



رعایت تمام نکات ایمنی و کاربردی مندرج در دفترچه اصلی اینورتر VX2 ضروری می باشد. این دفترچه همه مطالب را در بر ندارد و تنها خلاصه ای برای راه اندازی سریع اینورتر می باشد.

گام اول : ۱۰ نکته ضروری که باید بدانید!

۱. جهت استپ / استارت موتور هرگز از قطع/وصل برق ورودی یا خروجی اینورتر استفاده نکنید.
۲. اگر دمای محیط بیش از 40°C و یا ارتفاع محل نصب از سطح دریا بیش از 1000m است ، توان اینورتر باید حداقل یک رنج بالاتر از بار آن باشد.
۳. اینورتر را بصورت عمودی نصب کنید و مطمئن شوید که تهویه گرما بخوبی صورت می گیرد. در هر حال حداقل 10cm فضای آزاد در اطراف دستگاه لازم است .
۴. رطوبت ، گردو خاک و ذرات شیمیایی / خورنده به دستگاه آسیب می زند. تمهیدات لازم را ببینید.
۵. فیوز تندسوز (fast) با مشخصه ar ، بهترین حفاظت برای ورودی اینورتر است.
۶. اگر نوسانات ولتاژ ورودی اینورتر بیش از 3% باشد ، استفاده از چوک ورودی ضروریست.
۷. چنانچه طول کابل موتور بیش از 50m است، نصب چوک در خروجی اینورتر توصیه می گردد.
۸. استفاده از سیستم ارت استاندارد برای دستگاه توصیه می گردد.
۹. دقت شود اینورتر ورودی سه فاز ، به هیچ وجه نیازی به سیم نول ندارد.
۱۰. چنانچه بیش از یکسال است که دستگاه به برق متصل نشده است . خازن ها باید احیا گردند.

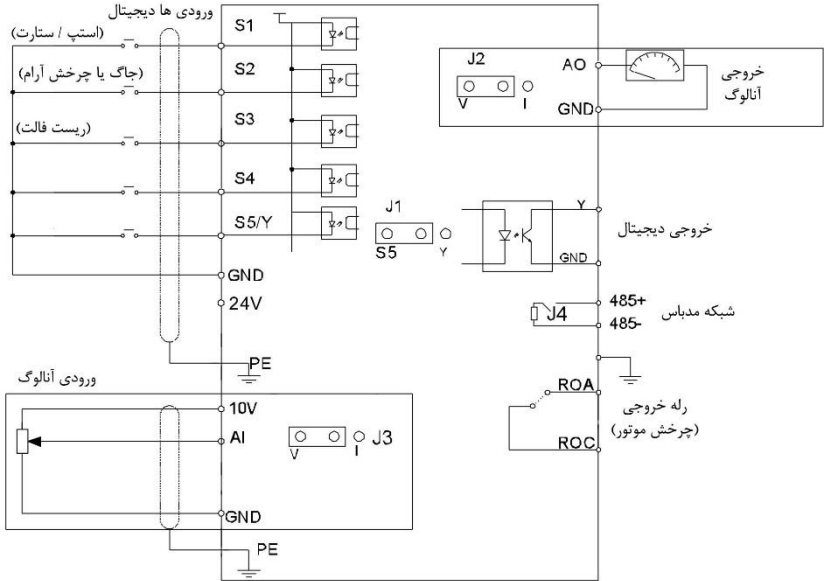
گام دوم : اتصال کابل های قدرت

کابل برق ورودی ، موتور و ... را با توجه به توضیحات جدول زیر وصل نمایید. لطفا خیلی دقت کنید!

ترمینال	رنج مربوطه	توضیحات
L,N	اینورتر ورودی تکفاز	این ترمینال ها برای اتصال فاز و نول ورودی است.
R,S,T	اینورتر ورودی سه فاز	این ترمینال برای اتصال سه فاز ورودی است.
U,V,W	همه رنج ها	این ترمینال برای اتصال به موتور سه فاز است.
PE	همه رنج ها	این ترمینال ها برای اتصال کابل ارت است.
PB,(+)	همه رنج ها	برای اتصال به مقاومت ترمز (در صورت نیاز)
سر بندی کلاف های موتور	اینورتر ورودی تکفاز	اگر ولتاژ پلاک موتور 110/220 است . موتور را بصورت ستاره و اگر 220/380 است آن را <u>مثلت</u> سر بندی کنید.
	اینورتر ورودی سه فاز	اگر ولتاژ پلاک موتور 220/380 است . موتور را بصورت <u>ستاره</u> و اگر 380/660 است آن را <u>مثلت</u> سر بندی کنید.

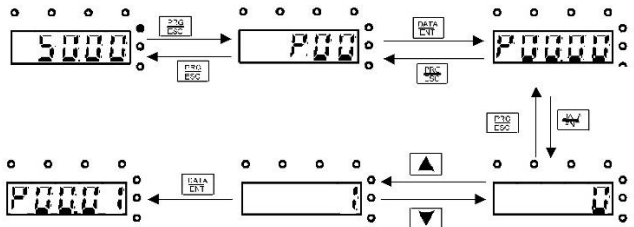
گام سوم : اتصالات مدار کنترل :

برای اتصالات مدار کنترل از دیاگرام زیر کمک بگیرید (تنظیمات پیش فرض با پرانتز مشخص شده اند)



گام چهارم : کار با نمایشگر (کیپد)

برای یادگیری بیشتر کار با کیپد کافی است در شکل زیر روند تغییر پارامتر P00.01 از 0 به 1 را مشاهده نمایید :
توضیحات اجزای نمایشگر را در صفحه بعد مطالعه کنید.



آیتم	نام	توضیحات
۱: LED های وضعیت	RUN/TUNE	روشن : کارکرد موتور / چشمک زن : درحال شناسایی موتور
	FWD/REV	نشانگر تغییر جهت چرخش (راستگرد یا چپگرد)
	LOCAL/REMOTE	خاموش : کنترل از کیبورد / چشمک زن : کنترل از ترمینال / روشن : کنترل از مدباس
	TRIP	روشن : در وضعیت فالت / چشمک زن : در وضعیت هشدار
۲: LED های واحد	Hz,A,V	عدد نمایش داده شده فرکانس ، جریان ، ولتاژ است.
	Hz+A	عدد نمایش داده شده سرعت است (RPM)
	A+V	عدد نمایش داده شده درصد است (%)
۳:	نمایشگر	نمایش اعداد و پارامترها
۴:	ولوم کیبورد	جهت تغییر دور از روی نمایشگر
۵: دکمه		ورود/خروج از گروه پارامتر و حذف سریع پارامتر
		پیشروی قدم به قدم / ذخیره تغییر پارامترها
		افزایش/کاهش اعداد و پارامتر
		دیدن ترتیبی پارامترهای مانیتورینگ / انتخاب رقم هنگام تغییر مقدار یک پارامتر
		استارت موتور درحالت کار از روی کیبورد
		استپ موتور / ریست فالت و آلام
		عملکرد این دکمه با پامتر P07.02 قابل تنظیم است.

گام پنجم : تنظیم پارامترهای مهم

- همه پارامترها را به تنظیمات کارخانه بازگردانید . با تنظیم : $P00.18=1$
- مقادیر پلاک موتور را در پارامترهای $P02.01$ تا $P02.05$ وارد کنید.
- دکمه QUICK/JOG را بفشارید تا موتور به آرامی بچرخد. اگر چرخش استباه است، دو فاز را در خروجی جابجا کنید.
- فرکانس مورد نیاز را در پارامتر $P00.10$ وارد نمایید. اگر می خواهید از روش های دیگر فرکانس را تنظیم کنید ، توضیحات $P00.06$ را مطالعه کنید.
- اکنون موتور را با دکمه های RUN,STOP روی کیبورد ، روشن / خاموش کنید. همچنین می توانید $P00.01=1$ قرار داده و با قطع / وصل ترمینال S1 به COM استپ/استارت کنید.
- می توانید شتاب افزایش و کاهش سرعت (ACC/DEC) را در $P00.11$ ، $P00.12$ تنظیم کنید.

۷. اگر کنترل PID مورد نیاز است ابتدا $P00.06=7$ قرار داده و Set-Point را در پارامتر P09.01 وارد نمایید. اگر سنسور 4-20mA است، آنرا به ترمینال های +10V، AI2 متصل کرده و دیپ سوئیچ AI2 را روی ۱ قرار دهید.

گام ششم: لیست پارامترها

پیش فرض	توضیحات	نام	پارامتر
P00: تنظیمات اصلی			
0	۰: کیپد / ۱: ترمینال / ۲: شبکه مدباس	محل استارت	P00.01
50Hz	حداکثر فرکانس خروجی ممکن		P00.03
50Hz	حد بالای فرکانس کاری		P00.04
0Hz	حد پایین فرکانس کاری		P00.05
0	۰: ولوم کیپد AI2:۲	محل اول / دوم تنظیم فرکانس	P00.06
2	۷: کنترل PID / ۸: شبکه مدباس		P00.07
0	۰: نسبت به P00.03 / ۱: نسبت به محل اول (P00.06)	حد بالای P00.07	P00.08
0	۰: محل اول / ۱: محل دوم / ۲: جمع محل اول / دوم / ۳: تفریق محل اول / دوم / ۴: بیشترین محل اول / دوم / ۵: کمترین محل اول / دوم	محل نهایی تنظیم فرکانس	P00.09
50Hz	تنظیم فرکانس از کیپد	فرکانس کیپد	P00.10
	شتاب استارت اصلی (ACC) بر حسب ثانیه	ACC	P00.11
	شتاب استپ اصلی (DEC) بر حسب ثانیه	DEC	P00.12
0	۰: راستگرد / ۱: چپگرد / ۲: چپگرد ممنوع!	جهت چرخش	P00.13
	یا سوئیچینگ فرکانس (ترجیحاً تغییر ندهید)	فرکانس کریپر	P00.14
0	۰: غیر فعال / ۱: شناسایی کامل / ۲: شناسایی محدود	Autotune	P00.15
1	۰: غیر فعال / ۱: فعال / ۲: شناسایی محدود	عملکرد AVR	P00.16
	۱: ریست تنظیمات / ۲: ریست اطلاعات خطاها	ریست کارخانه ای	P00.18
P01: تنظیمات استپ / استارت			
0	۰: استارت از فرکانس P0.01 / ۱: تزریق جریان DC قبل از استارت	مد استارت	P01.00
0.5	فرکانس استارت		P01.01
0s	مدت زمان ایستادن روی فرکانس استارت (P01.01)		P01.02
0%	مقدار جریان DC قبل از شروع حرکت برای $P01.00=1$		P01.03
0s	مدت زمان تزریق جریان DC قبل از شروع حرکت		P01.04
0	۰: با شیب تنظیمی / ۱: خلاص کردن (Coast)	روش استپ	P01.08
0Hz	فرکانس اعمال ترمز DC هنگام استپ	فرکانس ترمز	P01.09
0s	تاخیر زمانی برای اعمال ترمز DC	تاخیر ترمز	P01.10
0%	شدت جریان ترمز DC (برحسب درصد)	قدرت ترمز	P01.11

P01.12	مدت ترمز	مدت زمان اعمال ترمز DC	0s
P01.13	تاخیر تغییر جهت	مدت زمان توقف قبل از تغییر جهت چرخش	0s
P01.14	فرکانس تغییر جهت	۰: صفر / ۱: P01.01 / ۲: با توجه به P01.24.P01.15	1
P01.15	فرکانس استپ		0.5
P01.16	حفاظت وصل برق	۰: عدم استارت / ۱: استارت در صورت وجود فرمان از ترمینال	0
P01.19		واکنش درایو به تنظیمک فرکانس کمتر از P00.05 ۰: ادامه کار روی P00.05 / ۱: توقف / ۲: Stand-by	0
P01.20		تاخیر استارت مجدد اگر فرکانس < P00.05 و P01.19=2	0s
P01.21		راه اندازی مجدد در صورت قطع / وصل برق ۰: خیر / ۱: بله	0
P01.22		زمان تاخیر راه اندازی مجدد اگر P01.21=1 باشد .	1s
P01.23		زمان تاخیر راه اندازی بعد از صدور فرمان استارت	0s
P01.24		زمان تاخیر در استپ موتور	0s
P02 : پارامتر های موتور			
P02.01 توان نامی (KW)	P02.02 فرکانس نامی (Hz)	P02.03 سرعت نامی (RPM)	P02.05 جریان نامی (A)
		P02.04 ولتاژ نامی (V)	P02.10 جریان بی باری (A)
P02.26	حفاظت اضافه بار	۰: غیر فعال / ۱: موتور Self-cool / ۲: موتور Force-cool	2
P02.27	حفاظت اضافه بار	درصد جریان واقعی موتور به جریان نامی موتور جهت حفاظت	100
P04 : تنظیمات کنترل V/F			
P04.00	شکل منحنی V/F	۰: خطی / ۱: چند نقطه ای	0
P04.01	گشتاور استارت	تقویت گشتاور اولیه یا Boost (یعنی تنظیم اتوماتیک)	0%
P04.02		فرکانس اتمام تقویت گشتاور(برحسب درصد)	20%
P04.03-04.08	نقاط V/F	تنظیمات تعیین نقاط V/F وقتی P04.00=1 باشد.	
P04.09	لغزش موتور	درصد لغزش یا Slip موتور (100% یعنی لغزش نامی)	100
P04.10-04.11		ضریب کنترل نوسان در فرکانس های پایین / بالا	10
P04.12		تعیین مرز فرکانس مربوط به P04.10, P04.11	30Hz
P04.26	کاهش مصرف انرژی	کاهش اتوماتیک مصرف انرژی پمپ و فن ۰: غیر فعال / ۱: فعال	0
P05 : تنظیمات ترمینال های ورودی			
P05.01	ترمینال S1	۰:غیر فعال ۱: راستگرد ۲:چپگرد ۳:استپ لحظه ای ۴:جاگ راستگرد ۵:جاگ چپگرد ۶: استپ خلاصی ۷: ریست فالت ۸:مک ۹:فالت خارجی	1
P05.02	ترمینال S2	۱۱:کاهش سرعت ۱۲:حذف سرعت ۱۶: سرعت اول ۱۷:سرعت دوم ۱۸:سرعت سوم ۱۹:سرعت چهارم ۲۰:مکک چندسرته	4
P05.03	ترمینال S3	۲۱:انتخاب شتاب ۱ ۲۲:انتخاب شتاب ۲ ۲۵:مکک PID	7
		۲۶:استپ تراورس ۲۷:مکک تراورس ۲۸:ریست کانتر ۳۰:منع ACC/DEC ۳۱:شمارش کانتر ۳۳:مکک UP/Down ۳۴:ترمز DC ۰:۳۶=P00.01 ۱:۳۷=P00.01 ۲:۳۸=P00.01	

0		۱۳ تا ۱۵: شیفیت بین محل‌های تنظیم فرکانس	10: افزایش سرعت	ترمینال S4	P05.04
0				ترمینال S5	P05.05
000	قطع /وصل بودن اولیه ترمینال های فوق (بصورت هگز)			پلاریته ورودی ها	P05.10
0.01s	فیلتر زمانی سوئیچ های فوق			فیلتر زمانی	P05.11
0	۰: دو سوئیچ راستگرد/چپگرد / ۱: دو سوئیچ استنارت/استپ ۲: دو پوش باتوم استپ/استنارت + یک سوئیچ ۳: سه پوش باتوم راستگرد / چپگرد / استپ			چگونگی استپ/استنارت 3/2 سیمه	P05.13
0s	تاخیر زمانی در عملکرد بعد از قطع/وصل ترمینال های فوق			تاخیر زمانی	P05.14- 05.23
0v	حد بالا/پایین ولتاژ ورودی آنالوگ ولوم کپید			حد بالا/پایین ولتاژ	P05.32
10v				ولوم	P05.34
0%	حد بالا/پایین کمیت (فرکانس، گشتاور،...) مرتبط با ولوم کپید			حد بالا/پایین کمیت	P05.33
100%				مربوطه	P05.35
0.1s	P05.36 : ولوم A12 : P05.41			فیلتر سیگنال ها	P05.XX
P06 : تنظیمات ترمینال های خروجی					
0	P11.09:۱۴ P11.11:۱۵ P08.25:۱۸ P08.26:19 20:فالت خارجی P08.27:22	P08.32:۶ ۸:فرکانس نهایی ۹: فرکانس صفر P00.04:۱۰ P00.05:11 12:آماده کار	۰:غیرفعال ۱:درحال کار ۲:راستگرد ۳:چپگرد ۴:جاگ ۵:فالت	ترمینال Y1	P06.01
1				ترمینال R0	P06.03
0	NO/NC بودن ترمینال های فوق (بصورت هگز)			پلاریته خروجیها	P06.05
0s	تاخیر در قطع/وصل ترمینال های فوق (ON/OFF Delay)			تاخیر زمانی	P06.06- 06.11
0	۹:گشتاور ۱۰:ولوم کپید A12:۱۱ ۱۴.۱۵: از مدباس	۴.۵: جریان موتور ۶:ولتاژ موتور ۷: توان موتور ۸:گشتاور تنظیمی	۰:فرکانس موتور ۱:فرکانس تنظیمی ۲:فرکانس شتاب ۳:دور موتور	ترمینال AO1	P06.14
0%	حد بالا/پایین کمیت (فرکانس ، گشتاور ...) مربوط AO1			حد بالای/پایین کمیت	P06.17
100%				AO1	P06.19
0v	حد بالا/پایین ولتاژ یا جریان AO1 (درمد جریانی 0.5v=1mA)			حد بالا/پایین سیگنال	P06.18
10v				AO1	P06.20
0s	فیلتر زمانی سیگنال AO1			فیلتر AO1	P06.21
P07 : پارامتر های کپید و سیستم					
0	پسورود برای تنظیم پارامتر ها			رمز حفاظتی	P07.00

1	۰۰: غیر فعال ۱: جاگ ۴: ریست مقدار UP/Down ۲: تغییر نمایش به کمک SHIFT ۵: استپ خلاصی ۳: تغییر جهت ۶: شیفت P00.01 ۷: تنظیمات سریع			عملکرد دکمه QUICK/JOG	P07.02
	تنظیم شیفت بین مقادیر مختلف P00.01 با QUICK/JOG			شیفت P00.01	P07.03
	امکان استپ موتور با STOP/RST در حالت‌های مختلف			تنظیم STOP	P07.04
	انتخاب پارامترهای مختلف برای مانیتور با استفاده از فشردن متناوب دکمه SHIFT در حالت کار یا توقف			مانیتور ترتیبی با دکمه SHIFT	P07.05-07.07
1	ضرایب جهت اصلاح مقدار نمایش داده شده برای مقادیر فرکانس و سرعت دورانی و خطی			ضرایب جهت تغییر نمایش	P07.08-P07.10
•	9,8,7 OV1,2,3 OH1,2 : 16,15 EEP: ۲۱ PIDE : ۲۲	OC1,2,3 : 6,5,4 OL1,2,3: 25,12,11 CE:۱۸ LL: 36	۰۰:عدم فالت UV:۱۰ EF:۱۷ END : 24	فالت فعلی	P07.27
•				۱ فالت قبل	P07.28
•				۲ فالت قبل	P07.29
•				۳ فالت قبل	P07.30
•				۴ فالت قبل	P07.31
•				۵ فالت قبل	P07.32
توضیحات فالت‌ها در انتهای دفترچه موجود می‌باشد.					
	۲ فالت قبل	۱ فالت قبل	فالت فعلی		جزئیات ثبت شده در لحظه وقوع فالت
•	P07.49	P07.41	P07.33	فرکانس موتور	
•	P07.50	P07.42	P07.34	فرکانس شتاب	
•	P07.51	P07.43	P07.35	ولتاژ موتور	
•	P07.52	P07.44	P07.36	جریان موتور	
•	P07.53	P07.45	P07.37	ولتاژ DC-Bus	
•	P07.54	P07.46	P07.38	دمای اینورتر	
•	P07.55	P07.47	P07.39	وضعیت ترمینالهای ورودی	
•	P07.56	P07.48	P07.40	وضعیت ترمینالهای خروجی	
•	نمایش دمای مازول خروجی اینورتر (°C)				
•	نمایش وزن نرم افزار دستگاه				P07.13
•	نمایش ساعت کارکرد موتور				P07.14
•	نمایش مقادیر نامی توان / ولتاژ / جریان اینورتر				P07.18-07.20
P08 : تنظیمات پیشرفته					
	شتاب استارت/استپ دوم – قابل انتخاب با DI			ACC2	P08.00
				DEC2	P08.01
5Hz	شتاب استارت اصلی (ACC) بر حسب ثانیه			فرکانس جاگ	P08.06
	شتاب ACC/DEC حرکت جاگ			شتابهای جاگ	P08.07-P08.08

	تنظیمات مربوط به عملکرد Traverse	عملکرد تراورس	P08.15- P08.18
0	با رسیدن تعداد شمارش کانتر به هریک از این مقادیر یک رله	شمارش نهایی و میانی	P08.25
0	برای فعال شدن قابل تنظیم است.	کانتر	P08.26
0min	دقایق کارکرد موتور برای فعال شدن رله تنظیم شده	زمان کارکرد موتور	P08.27
0	تعداد دفعات ریست اتوماتیک فالت و استارت مجدد	دفعات ریست فالت	P08.28
1s	تاخیر زمانی بین وقوع فالت تا استارت اتوماتیک	تأخیر در ریست	P08.29
50Hz	در بالای فرکانس P08.32، رله تنظیمی فعال شده و در زیر	فرکانس رله	P08.32
5%	آن قطع می شود (بعد از تاخیر زمانی P08.33)	تأخیر در قطع	P08.33
0Hz	دامنه فعال شدن رله در تنظیم روی فرکانس نهایی (8)	دامنه عملکرد رله	P08.36
0	عملکرد چاپر ترمز دینامیکی (مقاومتی): ۰: غیرفعال / ۱: فعال	ترمز دینامیکی	P08.37
	ولتاژ عملکرد چاپر ترمز (اگر ولتاژ نرمال است تغییر ندهید)	ولتاژ عملکرد چاپر	P08.38
0	۰: عملکرد بهینه / ۱: دائماً روشن	عملکرد فن درایو	P08.39
	تنظیمات نوع PWM و محدودیت فرکانس سوئیچینگ	PWM	P08.40
	تنظیمات پیشرفته نوع مدلاوسسیون موج خروجی	Overmodulation	P08.41
	تنظیمات اضافی مربوط به ولوم کیبید و UP/Down		P08.42- 08.47
0	قدرت ترمز Flux (تخلیه انرژی ترمزی دورن هسته موتور)	ترمز Flux	P08.50
P09 : تنظیمات کنترل PID			
0	۰: P09.01 / ۱: ولوم کیبید / ۲: AI2 / ۳: AI3 ۴: ورودی پالس / ۵: چند پله ای / ۶: شبکه مد باس	محل تنظیم Set-Point	P09.00
0%	تنظیم Set-point از کیبید وقتی P09.00=0 باشد		P09.01
1	۱: AI2 / ۴: شبکه مد باس	محل اتصال فیدبک/سنسور	P09.02
0	با افزایش دور موتور، مقدار سنسور ۰: زیاد / ۱: کم میشود	مشخصه سیستم	P09.03
	ضریب P: P09.04 / ضریب I: P09.05 / ضریب D: P09.06	ضرایب P, I, D	P09.04- P09.06
0.1s	فاصله زمانی نمونه برداری از فیدبک/سنسور	نمونه برداری	P09.07
0%	محدوده مجاز خطا که در آن محدوده دور ثابت می ماند	اختلاف مجاز	P09.08
100	حداقل / حداکثر فرکانس مجاز در کنترل PID (بر حسب درصد)	حداکثر و حداقل فرکانس	P09.09
0			P09.10
0%	اگر مقدار فیدبک کمتر از P09.11 باشد و زمانی به اندازه	تشخیص قطع	P09.11
1s	P09.12 هم سپری شود، اعلام فالت PIDE می شود.	فیدبک/سنسور	P09.12
P10 : تنظیمات عملکرد چندسرعتی			
	پله های فرکانس مربوط به چند سرعتی (۱۰۰٪ ... ۱۰۰٪)	۱۶ پله فرکانس	P10.02- 10.32
P11 : تنظیمات حفاظتی			
0	۰: تداوم کارکرد با کاهش دور مدیریت شده / ۱: اعلام فالت	هنگام افت ولتاژ لحظه	P11.01
10	شیب کاهش دور حالت P11.01=0 (بر حسب Hz)	ای شبکه	P11.02

1	۰: اعلام فالت / ۱ : مدیریت اضافه ولتاژ با عدم کاهش دور	هنگام اضافه ولتاژ در کاهش دور	P11.03
130	مقدار اضافه ولتاژ برای حالت P11.03=1 (برحسب درصد)	کاهش دور	P11.04
	برای غیر فعال کردن حفاظت جریانی (پیش فرض فعال است)		P11.05
160%	محدوده کردن جریان موتور با کاهش دور (هنگام کار عادی) یا	محدودیت جریان	P11.06
10Hz/s	با توقف افزایش دور (هنگام شتاب گیری - ACC)	شیب کاهش دور	P11.07
150%	اگر جریان موتور از P11.09 بیشتر شود و مدت زمانی به اندازه	جریان عملکرد رله	P11.09
1s	P11.10 ادامه یابد ، رله تنظیم شده عمل می کند.	زمان تاخیر عملکرد	P11.10
50%	اگر جریان موتور از P11.11 کمتر شود و مدت زمانی به اندازه	جریان عملکرد رله	P11.11
1s	P11.12 ادامه یابد ، رله تنظیم شده عمل می کند .	زمان تاخیر عملکرد	P11.12
00	یکان : هنگام فالت آندر ولتاژ / دهگان : هنگام ریست اتوماتیک ۰:فعال ۱:غیرفعال / فالت: ۰ : فعال ۱:غیرفعال	تنظیم عملکرد رله فالت	P11.13
P17 : پارامتر های مانیتورینگ			
AI2 P17.20 PID ست پوینت P17.23 PID فیدبک P17.24 Cosφ موتور P17.25 کارکرد موتور (min) P17.26 دفعات اضافه بار P17.37	P17.09 گشتاور موتور P17.11 ولتاژ DC-Bus P17.12 دیجیتال های ورودی P17.13 رله های خروجی P17.18 شمارش کانتر P17.19 ولوم کپی	P17.00 فرکانس تنظیمی P17.01 فرکانس موتور P17.03 ولتاژ موتور P17.04 جریان موتور P17.05 سرعت موتور P17.08 توان موتور	

خطا ها و عیب یابی

در صورتی که خطا (فالت) رخ داده ، ابتدا منشاء آن را رفع نمایید (از پارامتر های P07.56 – P07.27 کمک بیگیرید) سپس با دکمه STOP/RST خطا را پاک کنید تا دستگاه آماده استارت مجدد شود.

در جدول زیر توضیحات برخی از فالت های رایج را ملاحظه فرمایید :

کد خطا	نام خطا	دلایل احتمالی و توضیحات
OV1	افزافه ولتاژ هنگام راه اندازی	لحظه استارت ، موتور در حال چرخش است. اگر نه ، سیستم ترمز دینامیکی (مقاومتی) اضافه کنید.
OV2	افزافه ولتاژ هنگام توقف	1=P01.08 قرار دهید یا P00.012 را افزایش دهید یا سیستم ترمز دینامیکی (مقاومتی) اضافه کنید.
OV3	افزافه ولتاژ هنگام کار	ناشی از شبکه است. اگر نه ، سیستم ترمز دینامیکی (مقاومتی) اضافه کنید.
OC1	افزافه جریان هنگام راه اندازی	موتور/کابل اتصالی دارد یا بار سنگین است . اگر نه ، P00.11 را افزایش دهید یا P00.00 را تغییر دهید + Autotune
OC2	افزافه جریان هنگام توقف	1=P01.08 قرار دهید یا P00.012 را افزایش دهید
OC3	افزافه جریان هنگام کار	موتور/کابل اتصالی دارد یا بار مشکلی دارد. اگر نه ، P00.00 را تغییر دهید + Autotune
UV	افت ولتاژ	ولتاژ ورودی بیش از حد کم است.
OL1	افزافه بار موتور	تنظیمات نامی موتور و P02.27 را بررسی کنید.
OL3	آلارم اضافه بار	بار را با توجه به تنظیمات P11.08 – P11.10 بررسی کنید
OL2	افزافه بار اینورتر	عدم تناسب اینورتر و بار / کشیفی هیت سینگ/ خرابی فن / اضافه
OH1,2	گرم شدن اینورتر	گرمای محیط / عدم تهویه مناسب
PIDE	قطع بودن سنسور	اتصال سنسور (ترانسمیتر) به کمک پارامتر P17.24 چک شود.