

فهرست

۲	مقدمه
۲	توضیحات پلاک
۳	ابعاد
۳	توضیحات صفحه کلید
۴	مشخصات محصول
۵	انواع تیپ های درایو
۵-۶	ابعاد دستگاه
۶	سیم کشی
۸	تابع / عملکرد
۱۷	خطاها

• مقدمه

از شما برای خرید درایو G1000 تشکر می کنیم.

برای استفاده از دفتربه ی راهنمای محصول به چند نکته زیر توجه فرمایید :

- جدول های مشخصات محصول جهت توضیح بخش های مختلف به شکلی ساده طراحی شده است.
- این دفتربه برای استفاده کاربران و مصرف کنندگان می باشد لطفا از آن در حفظ ونگه داری درایو استفاده نمایید.
- چنانچه پس از مطالعه دفتربه محصول سوالی داشتید ، لطفا با شرکت و یا با کارشناسان مربوطه تماس بگیرید.



توضیحات پلاک

مدل: G1000-15S

ورودی: 220 ولت تکفاز 50Hz/60Hz

خروجی: 220 ولت سه فاز 7 آمپر 150% - 60s

رنج فرکانس: 0.1-400H

MAS POWER	
G1000-15S	
1.5kW/2HP	
POWER: 1.5kW	
INPUT: 1PH 220V 50/60Hz	
OUTPUT: 3PH 220V 7.0A	
FREQ RANGE: 0.1-400Hz	
	
www.maspower.de	

Model:

G1000 - 15 S



S = رنج ولتاژ

S: تکفاز و H: سه فاز

1.5KW = 15

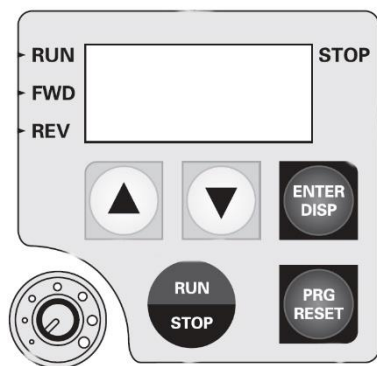
G1000 = سری G1000

ابعاد

Model	W	H	D	A	B	ΦD
G1000-07S--G1000-15S	68	132	102	120	57	4.5
G1000-22S	72	142	112.2	130	61	4.5
G1000-07H--G1000-22H						

❖ **توجه:** درایو جهت نصب بر روی ریل های 35mm استاندارد قرار می گیرد.

توضیحات صفحه کلید



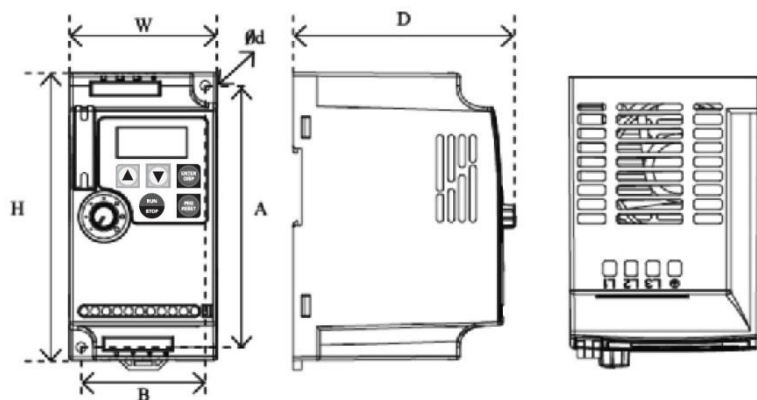
- RUN/FWD/REV/STOP: اعلام وضعیت: وضعیت عملیات مختلف
- صفحه نمایش: نمایشگر جهت نمایش تنظیمات فرکانس، جریان، تغییرات پارامترها، اعمال مقادیر جدید و ...
- PRG/RESET: کلید برنامه نویسی/ریست خطا: فشار دادن لحظه ای جهت برنامه نویسی و نگاه داشتن حدود 2 ثانیه جهت ریست خطا
- RUN/STOP: شاسی های مربوط به عملیات RUN و STOP
- ENTER/DISP: جهت دسترسی به منو و برنامه ریزی و همچنین ثبت تنظیمات پارامترهای دستگاه استفاده می شود
- POTENTIOMETER: با استفاده از پتانسیومتر می توانید فرکانس دستگاه را تنظیم نمایید.
- کلید بالا و پایین: جهت انجام تغییرات در منو و تغییر دهنده دیجیتال فرکانس

IST230		موارد
1PH/3PH AC 220V 50/60Hz AC 380V 50/60V	رنج ولتاژ و فرکانس	منبع تغذیه
220V: 170V~240V;330V~440V	محدوده ولتاژ	
220V:0~220V ,380V:0~380V	محدوده ولتاژ	خروجی
0.10-400.00 Hz	محدوده فرکانس	
روش V/F - روش کنترل برداری		انتخاب روش کنترل
وضعیت و عملیات های در حال اجرا- تعیین آلارم(هشدار)- راهنمای تعاملی: برای مثال تنظیمات فرکانس ، خروجی فرکانس،ولتاژ DC bus ،درجه حرارت و .		نشانه(علامت ها)
0.10Hz~400.00Hz	محدوده فرکانس خروجی	مشخصات کنترل
ورودی دیجیتال: 0.10Hz و ورودی آنالوگ: 0.1% از حداکثر فرکانس خروجی	دقت تنظیم فرکانس	
0.10HZ	حساسیت فرکانس خروجی	
افزایش خودکار: با توجه به شرایط تنظیم به صورت خودکار بین 0.0 تا 20% قابل افزایش است	کنترل گشتاور	
4 ترمینال ورودی چند منظوره ، با قابلیت برنامه ریزی و تنظیم توابع از جمله کنترل سرعت ، عمل run و stop و	ترمینال ورودی چند منظوره	دیگر توابع
1 ترمینال خروجی چند منظوره برای نمایش عملکردهای در حال اجرا ، سرعت صفر، عملیات، شمارنده، هشدار و دیگر اطلاعات	ترمینال خروجی چند منظوره	
شما می توانید زمان شتاب و توقف را بین 0 تا 999 ثانیه تنظیم نمایید	تنظیم زمان شتاب حرکت و توقف	
	روش کنترلی ولتاژ/فرکانس V/F	
PID	کنترل PID	ساختار کنترل
استفاده از پورت ارتباطی RS485 برای اتصال و تنظیم MODBUS	RS485	
ورودی آنالوگ: 0 تا 10 ولت و 4 تا 20 میلی آمپر می تاند تنظیم شود	تنظیمات فرکانس	
ورودی دیجیتال: قابل تنظیم با استفاده از ورودی RS485 و تنظیم شماره روی پل و یا کلید بالا و پایین		
چهار ترمینال ورودی چند منظوره که با استفاده از آنها سرعت به 15 قسمت تقسیم می شود.	سرعت چند گانه(چند سرعته)	توابع هشدار دهنده حفاظتی
قابلیت تنظیم ولتاژ اتوماتیک را در اختیار شما قرار میدهد	تنظیم کننده ولتاژ خودکار	
دسترسی به شمارنده در 2 گروه	شمارنده	
قابلیت تنظیم 150% و 60 گشتاور ثابت	اضافه بار	
قابلیت حفاظت در برابر اضافه ولتاژ را در اختیار شما قرار می دهد	اضافه ولتاژ (ولتاژ بیش از حد مجاز)	توابع هشدار دهنده حفاظتی
قابلیت حفاظت تحت ولتاژ را در اختیار شما قرار می دهد	تحت ولتاژ	
خروجی اتصال کوتاه، اضافه جریان و قفل پارامتر و غیره	دیگر توابع حفاظتی	
-10C to 40C	دمای محیط	
غیر متراکم حداکثر 95%	رطوبت هوا	عوامل محیطی
کمتر از 1000 متر	ارتفاع	
حداکثر 0.5 G	ارتعاش	
از طریق هوای سرد می شود	سیستم خنک کننده	
IP 20	ساختار حفاظتی	ساختار
روی دیوار و یا روی ریل 35 میلی متری استاندارد نصب شود	روش نصب	نصب و راه اندازی

توان موتور متناسب	ظرفیت تحمل بار	جریان خروجی	ظرفیت	توان خروجی	ورودی	تیپ
KW	60s(A)	(A)	KVA	KW	UIN	
0.75	7.5	5	2.0	0.75	1PH 220V 50Hz/60Hz	G1000-07S
1.5	10.5	7	2.8	1.5	1PH 220V 50Hz/60Hz	G1000-15S
2.2	16.5	11	4	2.2	1PH 220V 50Hz/60Hz	G1000-22S
0.75	4	2.7	1	0.75	3PH 380V 50Hz/60Hz	G1000-07H
1.5	6	4	2	1.5	3PH 380V 50Hz/60Hz	G1000-15H
2.2	7.5	5	3	2.2	3PH 380V 50Hz/60Hz	G1000-22H

ابعاد دستگاه

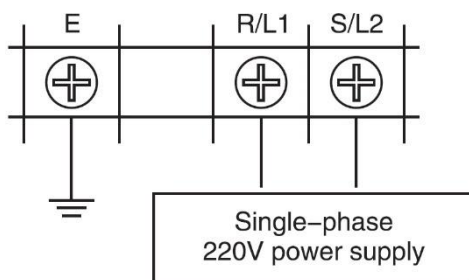
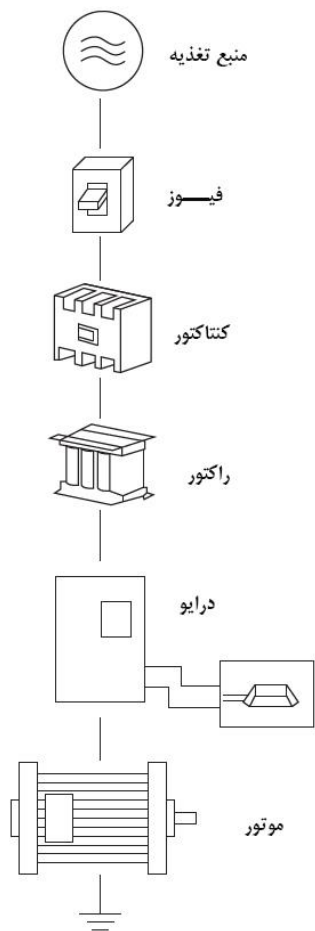
ابعاد جعبه خارجی شیارها و روکش پلاستیکی:



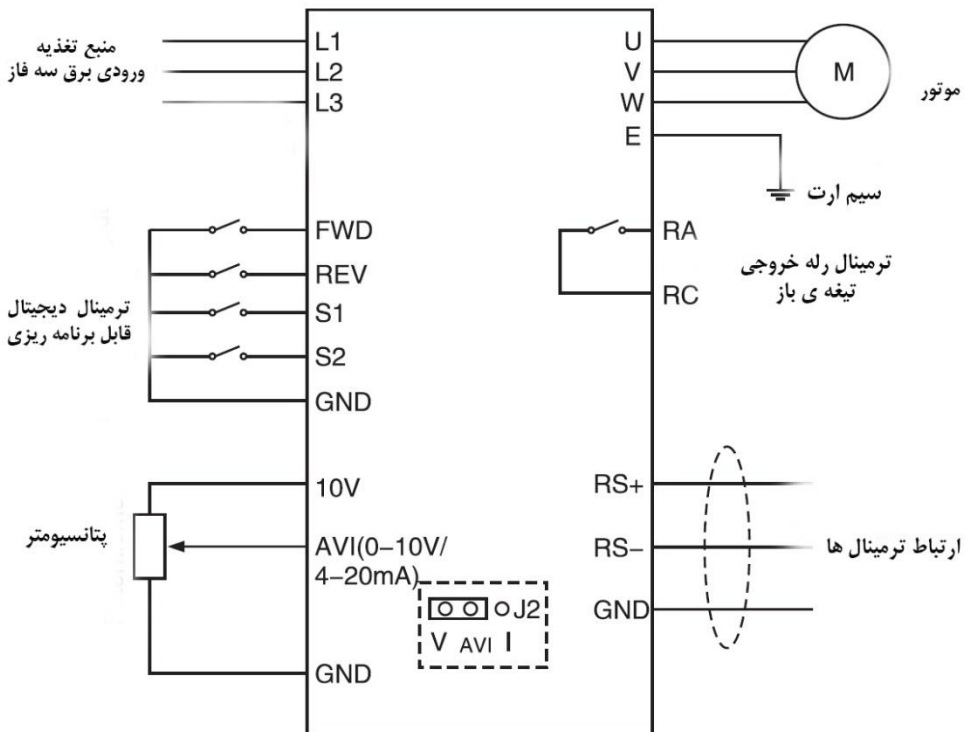
Unit: mm

Model	W	H	D	A	B	ΦD
G1000-07S--G1000-15S	68	132	102	120	57	4.5
G1000-22S	72	142	112.2	130	61	4.5
G1000-07H--G1000-22H						

سیم کشی



❖ **توجه:** لطفا جهت استفاده از منبع تغذیه تکفاز سیم های نول و فاز را به ترمینال ورودی قدرت L1 و L2 و متصل نماید.



Single-phase 0.7KW~2.2KW



شکل ظاهری ترمینال های فرمان

توضیحات	شرح عملکرد	نام ترمینال
ترمینال های ورودی فرمان قابل برنامه ریزی چند منظوره جهت تنظیم پارامترها به منو P315 – P320 مراجعه نمایید.	ترمینال ورودی قابل برنامه ریزی دستور ورودی حرکت راستگرد	FWD
	ترمینال ورودی قابل برنامه ریزی دستور ورودی حرکت چپگرد	REV
	تنظیم مجدد در حالت خطا	S1
	دستور چند مرحله ای	S2
	منبع تغذیه برای تنظیم سرعت	10V
0-10V , 0-20mA	ورودی جهت دستورات آنالوگ	AVI
	پایه مشترک ترمینال فرمان	GND
	پایه های رله خروجی ترمینال	RA,RC
	مثبت RS485	RS+
	منفی RS485	RS-

❖ **توجه:** شما می توانید از ترمینال AVI جهت انتخاب ورودی آنالوگ ولتاژ (0-10V) و یا ورودی آنالوگ جریان (4-20mA) با استفاده از کلید J2 استفاده نمایید.

حداقل بازه تنظیم	مقدار اولیه	محدوده تنظیمات	نام(تعریف)	پارامتر	تابع/عملکرد
1	1	0-32	انتخاب نمایش اطلاعات اصلی	P000	عملکرد مانیتور
----	-----	فقط خواندنی	نمایش تنظیمات فرکانس	P001	
----	-----	فقط خواندنی	نمایش خروجی فرکانس	P002	
----	-----	فقط خواندنی	نمایش خروجی جریان	P003	
----	-----	فقط خواندنی	نمایش سرعت موتور	P004	
----	-----	فقط خواندنی	نمایش مقدار ولتاژ DC bus	P005	
----	-----	فقط خواندنی	نمایش درجه حرارت اینورتر	P006	
----	-----	فقط خواندنی	نمایش PID	P007	
----	-----	فقط خواندنی	آلارم خطای 1	P010	
----	-----	فقط خواندنی	آلارم خطای 2	P011	
----	-----	فقط خواندنی	آلارم خطای 3	P012	

----	-----	فقط خواندنی	آلارم خطای 4	P013	
----	-----	فقط خواندنی	تنظیمات فرکانس در هنگام آخرین خطا	P014	
----	-----	فقط خواندنی	مقدار خروجی فرکانس در آخرین خطا	P015	
----	-----	فقط خواندنی	مقدار جریان خروجی در آخرین خطا	P016	
----	-----	فقط خواندنی	مقدار ولتاژ خروجی در آخرین خطا	P017	
----	-----	فقط خواندنی	ولتاژ DC bus در زمان آخرین خطا	P018	
0.1	0.0	حداکثر -0.00 فرکانس	تنظیم فرکانس دیجیتال	P100	
0.1	3	1:تنظیم دیجیتال فرکانس (P100) 2:نورودی آنالوگ ولتاژ (V0-10) 3:نورودی آنالوگ جریان(4-mA20) 4: تنظیم فرکانس از طریق کلید بالا و پایین 5: رابط RS485 جهت تنظیم فرکانس	انتخاب روش تنظیم فرکانس	P101	
1	0	0: از طریق کلید FWD/REV,STOP 1:از طرق ترمینال دیجیتال 2:از طرق رابط RS485	انتخاب حالت استارت	P102	
1	1	0:حالت قفل معتبر 1:حالت قفل نامعتبر	انتخاب کلید stop برای حالت lock	P103	
1	1	0:چرخش در جهت معکوس مجاز نیست 1:چرخش در جهت معکوس مجاز است	انتخاب جلوگیری از چرخش معکوس	P104	
0.1	50.0	حداقل فرکانس	حداکثر فرکانس	P105	

		Hz400.00~			
0.1	0.00	0.00~حداکتر فرکانس	حداقل فرکانس	P106	
0.1		0~9999s	زمان شتاب 1	P107	
0.1		0~9999s	زمان توقف 1	P108	
0.1		500V	حداکثر ولتاژ حالت V/F	P109	
0.1	50.0	حداکثر فرکانس	فرکانس پایه حالت V/F	P110	
0.1		0 تا حداکثر ولتاژ	ولتاژ متوسط حالت V/F	P111	
0.01	2.50		متوسط فرکانس حالت V/F	P112	
0.1	15.0		حداقل ولتاژ حالت V/F	P113	
0.1	1.25		حداقل فرکانس در حالت V/F	P114	
0.1		1.0K-15.K	فرکانس حامل	P115	
1	0	رزرو شده		P116	
1	0	بازنشانی تنظیمات کارخانه	بازگرداندن تنظیمات اولیه	P117	
1	0	0:عدم قفل پارامتر 1: قفل پارامتر	قفل پارامتر	P118	
1	0	0:استارت به طور منظم 1:راه اندازی مجدد پس از هر بررسی	انتخاب حالت استارت	P200	
1	0	0:کاهش سرعت به توقف 1:سریدن	انتخاب حالت stop	P201	
0.01	0.5	0.01~10.00Hz	فرکانس start	P202	
0.01	0.5	0.01~10.00Hz	فرکانس stop	P203	
1%	100%	0~150%جریان نامی موتور	جریان عملیات تزریق ترمز DC در حالت START	P204	
0.1	0	0~25.0s	زمان عملیات تزریق ترمز DC در حالت START	P205	
1%	100%	0~150%جریان نامی موتور	جریان عملیات تزریق ترمز DC در حالت STOP	P206	
0.1	0	0~25.0s	زمان عملیات تزریق ترمز DC در حالت STOP	P207	
1	0%	0~20%	افزایش گشتاور	P208	
0.1		0~500V	ولتاژ مجاز برای موتور	P209	

0.1		0~جریان فعلی سیستم	جریان مجاز برای موتور	P210	
0.1	40%	0~100%	ضریب مربوط به بار جاری موتور	P211	
1	1420	0~6000min	سرعت مجاز چرخش موتور	P212	
2	4	0~20	تعداد قطبهای موتور	P213	
0.1	2.50	0~10.00Hz	میزان لغزش موتور	P214	
0.1	50.00	0~400.0Hz	فرکانس مجاز موتور	P215	
0.1	0	0-100Ω	مقاومت استاتور	P216	
0.1	0	0-100Ω	مقاومت روتور	P217	
0.1	0	0-1.000H	اندوکتانس روتور	P218	
0.1	0	0-1.000H	اندوکتانس روتور	P219	
0.1	0	0 تا حداکثر ولتاژ آنالوگ ورودی	حداقل ولتاژ برای ورودی آنالوگ	P300	
0.1	10.0	حداقل ولتاژ آنالوگ ورودی تا 10V	حداکثر ولتاژ برای ورودی آنالوگ	P301	
0.1	1.0	0~25.0S	فیلتر زمان ورودی ولتاژ	P302	
0.1	4.0	0 تا حداکثر جریان آنالوگ ورودی	حداقل جریان برای ورودی آنالوگ جریان	P303	
0.1	20.0	حداقل جریان آنالوگ ورودی تا 20mA	حداکثر جریان برای ورودی آنالوگ	P304	
0.1	2.5	0~25.0S	فیلتر زمان ورودی AVI	P305	
0.1	0		رزرو شده	P306	
0.1	10.0		رزرو شده	P307	
0.1	0.00	0~600.00	حد پایین فرکانس آنالوگ	P310	
1	0	0/1	حد پایین آنالوگ	P311	
0.1	50.00	0~600.00	حد بالای فرکانس آنالوگ	P312	
1	0	0/1	حد بالای آنالوگ	P313	
1	0	0/1	انتخاب ورودی آنالوگ معکوس	P314	
1	6	از کد 0 تا 32 قابل برنامه ریزی می باشد 6: حرکت راستگرد 7: حرکت چپگرد 18: تریست شروع مجدد 9 و 10: تنظیمات	ترمینال ورودی FWD	P315	

		چند سرعت می باشد.			
1	7		ترمینال ورودی REV	P316	
1	18		ترمینال ورودی S1	P317	
1	9		ترمینال ورودی S2	P318	
1			ترمینال ورودی S3	P319	
1			ترمینال ورودی S4	P320	
1			رزرو شده	P321	
1			رزرو شده	P322	
1		1: زمان کردن 2: فرکانس 3: خطا 4: سرعت صفر 5: رسیدن به فرکانس 1 6: رسیدن به فرکانس 2 7: زمان شتاب 8: زمان توقف 9: نشان دادن ولتاژ پایین 10: تایمر 1 11: تایمر دوم 12: اتمام مرحله اول 13: تکمیل فرایند مرحله اول 14: حد بالای PID 15: حد پایین PID 16: قطع ارتباط -4- 20Ma	سیگنال خروجی MO1	P323	
1			رزرو شده	P324	
1	03		آلامر ترمینالهای خروجی RA, RC	P325	
1		0: فرکانس خروجی 1: جریان خروجی 2: ولتاژ DC 3: ولتاژ AC	ترمینال خروجی FOV	P326	
1			رزرو شده	P327	

o.1	5.00	0 تا حداکثر فرکانس تنظیم شده	تنظیم فرکانس jog	P400	
0.1s	10.0	0~999.9S	زمان شتاب 2	P401	
0.1s	10.0	0~999.9S	زمان توقف 2	P402	
0.1s	10.0	0~999.9S	زمان شتاب 3	P403	
0.1s	10.0	0~999.9S	زمان توقف 3	P404	
0.1s	10.0	0~999.9S	زمان شتاب 4/ زمان شتاب jog	P405	
0.1s	10.0	0~999.9S	زمان توقف 4/ زمان توقف jog	P406	
1	10.0	0~999.9S	تعیین مقدار شمارنده کانتر	P407	
1	100	0~999.9S	مقدار ثابت شمارنده کانتر	P408	
1%	50	0~200%	محدودیت شتاب گشتاور	P409	
1%	150%	0~200%	محدوده سرعت گشتاور	P410	
1	00	0/1	انتخاب حالت جلوگیری از اضافه ولتاژ در زمان کاهش سرعت	P411	
1	1	0~2	انتخاب تنظیم ولتاژ اتوماتیک	P412	
1%	1	0~100%	انتخاب حالت صرفه جویی انرژی	P413	
0.1	00	بستگی به مدل	ولتاژ ترمز DC	P414	
1	50%	40~100%	اعمال ترمز	P415	
1	0	0~1	راه اندازی مجدد پس از قطع منبع تغذیه	P416	
1	5.0S	0~10S	زمان مجاز قطع برق	P417	
1	150%	0~200%	حفظ جهت چرخش در راه اندازی مجدد	P418	
1	10	0~10S	زمان جهت چرخش در راه اندازی مجدد	P419	
1	0	0~5S	خطای زمان راه اندازی مجدد	P420	
2	2	0~100	زمان تاخیر برای راه اندازی مجدد پس از خطا	P421	
1	0	0~3	اعمال گشتاور بیش از حد	P422	
1	00	0~200%	انتخاب مقدار تحمل گشتاور بیش از حد مجاز	P423	
0.1	00	0~20.0S	انتخاب زمان تحمل گشتاور بیش از حد	P424	

0.1	100	0.00~حداکثر فرکانس	رسیدن به فرکانس 1	P425	
0.1	5.0	0.00~حداکثر فرکانس	رسیدن به فرکانس 2	P426	
0.1	0	0~10.0S	تنظیم زمان 1	P427	
1	0	0~100S	تنظیم زمان 2	P428	
0.1		0~999.9S	ثابت سرعت محدودیت زمانی گشتاور	P429	
0.1	0.50			P430	
0.1	0	0.00~حداکثر فرکانس	فرکانس Jump 1	P431	
0.1	0	0.00~حداکثر فرکانس	فرکانس Jump 2	P432	
0.1	0.50			P433	
0.1	0.1	0~10.00Hz	UP/DOWN گام فرکانس	P434	
1	0	0:ذخیره 1:عدم ذخیره	UP/DOWN گزینه حافظه فرکانس	P435	
1	0	0~1	حالت حافظه PLC	P500	
1	0	0~1	روش های استارت PLC	P501	
1	0		روش های ران کردن PLC	P502	
0.1	20.0	0.00 تا حداکثر فرکانس	چند سرعته-سرعت 1	P503	
0.1	10.0	0.00 تا حداکثر فرکانس	چند سرعته-سرعت 2	P504	
0.1	20.0	0.00 تا حداکثر فرکانس	چند سرعته-سرعت 3	P505	
0.1	25.0	0.00 تا حداکثر فرکانس	چند سرعته-سرعت 4	P506	
0.1	30.0	0.00 تا حداکثر فرکانس	چند سرعته-سرعت 5	P507	
0.1	35.0	0.00 تا حداکثر فرکانس	چند سرعته-سرعت 6	P508	
0.1	40.0	0.00 تا حداکثر فرکانس	چند سرعته-سرعت 7	P509	
0.1	45.0	0.00 تا حداکثر فرکانس	چند سرعته-سرعت 8	P510	

0.1	50.0	0.00 تا حداکثر فرکانس	چند سرعته-سرعت 9	P511	
0.1	10.0	0.00 تا حداکثر فرکانس	چند سرعته-سرعت 10	P512	
0.1	10.0	0.00 تا حداکثر فرکانس	چند سرعته-سرعت 11	P513	
0.1	10.0	0.00 تا حداکثر فرکانس	چند سرعته-سرعت 12	P514	
0.1	10.0	0.00 تا حداکثر فرکانس	چند سرعته-سرعت 13	P515	
0.1	10.0	0.00 تا حداکثر فرکانس	چند سرعته-سرعت 14	P516	
0.1	10.0	0.00 تا حداکثر فرکانس	چند سرعته-سرعت 15	P517	
1s	100	0~9999s	زمان 1 عملیات plc	P518	
1s	100	0~9999s	زمان 2 عملیات plc	P519	
1s	100	0~9999s	زمان 3 عملیات plc	P520	
1s	100	0~9999s	زمان 4 عملیات plc	P521	
1s	0	0~9999s	زمان 5 عملیات plc	P522	
1s	0	0~9999s	زمان 6 عملیات plc	P523	
1s	0	0~9999s	زمان 7 عملیات plc	P524	
1s	0	0~9999s	زمان 8 عملیات plc	P525	
1s	0	0~9999s	زمان 9 عملیات plc	P526	
1s	0	0~9999s	زمان 10 عملیات plc	P527	
1s	0	0~9999s	زمان 11 عملیات plc	P528	
1s	0	0~9999s	زمان 12 عملیات plc	P529	
1s	0	0~9999s	زمان 13 عملیات plc	P530	
1s	0	0~9999s	زمان 14 عملیات plc	P531	
1s	0	0~9999s	زمان 15 عملیات plc	P532	
1	0	0~9999	جهت عملیات PLC	P533	
1	0	0: PID غیر فعال 1: PID فعال 2: PID وقتی ترمینال خارجی معتبر است فعال میشود	روش های استارت کردن PID	P600	
1	0	0:حالت بازخورد	حالت عملکرد PID	P601	

		PID منفی 1:حالت بازخورد مثبت PID			
1	0	-----	گزینه مقدار موردنظر	P602	
1	0	-----	گزینه مقدار بازخورد PID	P603	
0.1%	50%	0~100%	PID مقدار موردنظر عددی	P604	
1%	100%	0~100%	آلارم حد بالای PID	P605	
1%	0%	0~100%	آلارم حد پایین PID	P606	
0.1%	100%	0~200%	مقدار PID-P	P607	
0.1s	0.3S	0~200.0S	مقدار PID-I	P608	
0.1s	0.0	0.0~20.0S	مقدار PID-D	P609	
0.1	0.5Hz	0.0~1.0Hz	اندازه گام PID	P610	
0.1	0.0Hz	0.0~120.0Hz	گام فرکانس PID	P611	
1s	10s	0~200s	مدت زمان خواب PID	P612	
1	2	0~4	رقم دهندهی PID از صفحه نمایش	P616	
0.1	48.00	0 تا حداکثر فرکانس	فرکانس حد بالایی PID	P617	
0.1	20.00	0 تا حداکثر فرکانس	PID فرکانس حد پایین تر	P618	
1	0		حالت‌های کار PID	P619	
	1	0:4800bps 1:9600bps 2:19200bps 3:38400bps	سرعت ارتباط	P700	
	0	0:8N1 FOR ASC 1:8E1 FPR ASC 2:8O1 FOR ASC 3:8N1 FOR RTU 4:8E1 FOR RTU 5:8O1 FOR RTU	مد ارتباط	P701	
0	0	240~0	آدرس ارتباط	P702	
1	1	0:قفل 1: باز	برنامه پیشرفته قفل پارامتر	P800	
1	1	50Hz:0 60Hz:1	تنظیمات سیستم فرکانس 50Hz یا 60Hz	P801	
1	1	0:گشتاور ثابت 1:گشتاور متحرک	انتخاب گشتاور ثابت یا متحرک	P802	
0.1			محافظت در مقابل ولتاژ بیش از	P803	

		حد مجاز			
0.1				P804	تنظیم حفاظت تحت ولتاژ
0.1	85/95c	40-120c		P805	تنظیمات برای دمای بیش از حد مجاز
0.1	2.0	10.0-0		P806	فیلتر زمان نمایش حالت جاری
1		9999-0		P807	0-10V خروجی آنالوگ پایان کم ضریب کالیبراسیون بیگانه
1		9999-0		P808	0-10V خروجی آنالوگ پایان بالا ضریب کالیبراسیون بیگانه
1		9999-0		P809	0-20mA خروجی آنالوگ پایان کم ضریب کالیبراسیون بیگانه
1		9999-0		P810	0-20mA خروجی آنالوگ پایان بالا ضریب کالیبراسیون بیگانه
0.01	0.00	0 تا حداکثر فرکانس		P811	جبران فرکانس نقطه ای برای زمان تلف شده
1	1	0:حافظه 1:فاقد حافظه		P812	UP/DOWN گزینه حافظه فرکانس

خطاها

مشخصه صفحه نمایش	نام خطا
Oc0/uc0	اضافه جریان زمان توقف
Oc1/uc1	اضافه جریان هنگام شتاب حرکت
Oc2/uc2	اضافه جریان هنگام متوقف شدن
Oc3/uc3	اضافه جریان هنگام سرعت ثابت
OU0	اضافه ولتاژ زمان توقف
OU1	اضافه ولتاژ هنگام شتاب حرکت
OU2	اضافه ولتاژ هنگام متوقف شدن
OU3	اضافه ولتاژ هنگام سرعت ثابت
LU0	تحت ولتاژ در هنگام توقف
LU1	تحت ولتاژ در هنگام شتاب
LU2	تحت ولتاژ در هنگام متوقف شدن
LU3	تحت ولتاژ در هنگام سرعت ثابت
OL0	
OL1	

OL2	اضافه بار اینورتر
OL3	
OT0	
OT1	
OT2	
OT3	
Es	توقف اضطراری
Co	خطای ارتباطی
20	خطای ورودی 4-20mA
Pr	خطای ثابت پارامتر
Err	گروه پارامتر اشتباه