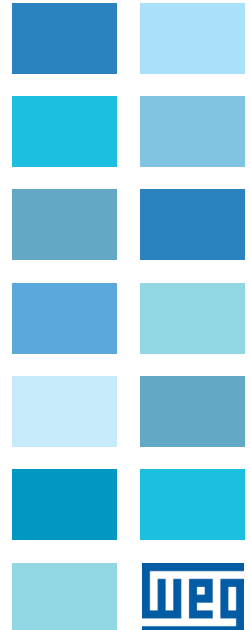


# Frequency Inverter Convertidor de Frecuencia Inversor de Frequência

CFW700

**Quick Parameter Reference, Faults and Alarms**  
**Referencia Rápida de los Parámetros, Fallas y Alarmas**  
**Referência Rápida dos Parâmetros, Falhas e Alarmes**





# **Quick Parameter Reference, Faults and Alarms**

Series: CFW700

English

Document: 10000849536 / 04

Software Version: 2.0X

Date: 01/2017



## QUICK PARAMETER REFERENCE, FAULTS AND ALARMS

Param.	Description	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.	Groups	Pag.
P0000	Access to Parameters	0 to 9999	0				5-1
P0001	Speed Reference	0 to 18000 rpm			ro	READ	16-1
P0002	Motor Speed	0 to 18000 rpm			ro	READ	16-1
P0003	Motor Current	0.0 to 4500.0 A			ro	READ	16-1
P0004	DC Link Voltage (U <sub>d</sub> )	0 to 2000 V			ro	READ	16-2
P0005	Motor Frequency	0.0 to 1020.0 Hz			ro	READ	16-2
P0006	VFD Status	0 = Ready 1 = Run 2 = Undervoltage 3 = Fault 4 = Self-Tuning 5 = Configuration 6 = DC Braking 7 = STO			ro	READ	16-2
P0007	Motor Voltage	0 to 2000 V			ro	READ	16-3
P0009	Motor Torque	-1000.0 to 1000.0 %			ro	READ	16-3
P0010	Output Power	0.0 to 6553.5 kW			ro	READ	16-4
P0011	Output Cos phi	0.00 to 1.00			ro	READ	16-4
P0012	DI8 to DI1 Status	Bit 0 = DI1 Bit 1 = DI2 Bit 2 = DI3 Bit 3 = DI4 Bit 4 = DI5 Bit 5 = DI6 Bit 6 = DI7 Bit 7 = DI8			ro	READ, I/O	13-9
P0013	DO5 to DO1 Status	Bit 0 = DO1 Bit 1 = DO2 Bit 2 = DO3 Bit 3 = DO4 Bit 4 = DO5			ro	READ, I/O	13-14
P0014	AO1 Value	0.00 to 100.00 %			ro	READ, I/O	13-5
P0015	AO2 Value	0.00 to 100.00 %			ro	READ, I/O	13-5
P0018	AI1 Value	-100.00 to 100.00 %			ro	READ, I/O	13-1
P0019	AI2 Value	-100.00 to 100.00 %			ro	READ, I/O	13-1
P0022	Frequency Input	3.0 to 6500.0 Hz			ro	READ	13-23
P0023	Software Version	0.00 to 655.35			ro	READ	6-1
P0028	Accessories Configuration	0000h to FFFFh			ro	READ	6-2
P0029	Power Hardware Configuration	Bit 0 to 5 = Rated Current Bit 6 and 7 = Rated Voltage Bit 8 = RFI Filter Bit 9 = Safety Relay Bit 10 = (0)24 V/(1) DC Link Bit 11 = Always 0 Bit 12 = Dyn. Braking IGBT Bit 13 = Special Bit 14 and 15 = Reserved			ro	READ	6-2
P0030	IGBTs Temperature	-20.0 to 150.0 °C			ro	READ	15-3
P0034	Internal Air Temperature	-20.0 to 150.0 °C			ro	READ	15-3
P0036	Heatsink Fan Speed	0 to 15000 rpm			ro	READ	16-5

Param.	Description	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.	Groups	Pag.
P0037	Motor Overload Status	0 to 100 %			ro	READ	16-5
P0038	Encoder Speed	0 to 65535 rpm			ro	READ	16-5
P0039	Encoder Pulse Counter	0 to 40000			ro	READ	16-6
P0042	Powered Time	0 to 65535 h			ro	READ	16-6
P0043	Enabled Time	0.0 to 6553.5 h			ro	READ	16-6
P0044	kWh Output Energy	0 to 65535 kWh			ro	READ	16-6
P0045	Enabled Fan Time	0 to 65535 h			ro	READ	16-7
P0048	Present Alarm	0 to 999			ro	READ	16-7
P0049	Present Fault	0 to 999			ro	READ	16-7
P0050	Last Fault	0 to 999			ro	READ	16-8
P0054	Second Fault	0 to 999			ro	READ	16-8
P0058	Third Fault	0 to 999			ro	READ	16-8
P0062	Fourth Fault	0 to 999			ro	READ	16-8
P0066	Fifth Fault	0 to 999			ro	READ	16-9
P0090	Last Fault Current	0.0 to 4500.0 A			ro	READ	16-9
P0091	Last Fault DC Link Voltage	0 to 2000 V			ro	READ	16-9
P0092	Last Fault Speed	0 to 18000 rpm			ro	READ	16-9
P0093	Last Fault Reference	0 to 18000 rpm			ro	READ	16-10
P0094	Last Fault Frequency	0.0 to 1020.0 Hz			ro	READ	16-10
P0095	Last Fault Motor Voltage	0 to 2000 V			ro	READ	16-10
P0096	Last Fault DIx Status	Bit 0 = DI1 Bit 1 = DI2 Bit 2 = DI3 Bit 3 = DI4 Bit 4 = DI5 Bit 5 = DI6 Bit 6 = DI7 Bit 7 = DI8			ro	READ	16-10
P0097	Last Fault DOx Status	Bit 0 = DO1 Bit 1 = DO2 Bit 2 = DO3 Bit 3 = DO4 Bit 4 = DO5			ro	READ	16-11
P0100	Acceleration Time	0.0 to 999.0 s	20.0 s			BASIC	12-1
P0101	Deceleration Time	0.0 to 999.0 s	20.0 s			BASIC	12-1
P0102	Acceleration Time 2	0.0 to 999.0 s	20.0 s				12-1
P0103	Deceleration Time 2	0.0 to 999.0 s	20.0 s				12-1
P0104	Ramp Type	0 = Linear 1 = S Curve	0				12-2
P0105	1 <sup>st</sup> /2 <sup>nd</sup> Ramp Selection	0 = 1 <sup>st</sup> Ramp 1 = 2 <sup>nd</sup> Ramp 2 = DIx 3 = Serial 4 = CO/DN/DP 5 = SoftPLC	2		cfg		12-3
P0120	Speed Reference Backup	0 = Inactive 1 = Active	1				12-3
P0121	Keypad Reference	0 to 18000 rpm	90 rpm				12-4
P0122	JOG/JOG+ Reference	0 to 18000 rpm	150 (125) rpm				12-4 12-5
P0123	JOG- Reference	0 to 18000 rpm	150 (125) rpm		Vector		12-5
P0132	Maximum Overspeed Level	0 to 100 %	10 %		cfg		12-5
P0133	Minimum Speed	0 to 18000 rpm	90 (75) rpm			BASIC	12-6

Param.	Description	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.	Groups	Pag.
<b>P0134</b>	Maximum Speed	0 to 18000 rpm	1800 (1500) rpm			BASIC	12-6
<b>P0135</b>	Maximum Output Current	0.2 to 2 x $I_{nom-HD}$	1.5 x $I_{nom-HD}$		V/f, VVW	BASIC	9-7
<b>P0136</b>	Manual Torque Boost	0 to 9	According to the inverter model		V/f	BASIC	9-2
<b>P0137</b>	Automatic Torque Boost	0.00 to 1.00	0.00		V/f		9-2
<b>P0138</b>	Slip Compensation	-10.0 to 10.0 %	0.0 %		V/f		9-3
<b>P0139</b>	Output Current Filter	0.0 to 16.0 s	0.2 s		V/f, VVW		9-4
<b>P0142</b>	Maximum Output Voltage	0.0 to 100.0 %	100.0 %		cfg, Adj		9-5
<b>P0143</b>	Intermediate Output Voltage	0.0 to 100.0 %	50.0 %		cfg, Adj		9-5
<b>P0144</b>	3 Hz Output Voltage	0.0 to 100.0 %	8.0 %		cfg, Adj		9-5
<b>P0145</b>	Field Weakening Speed	0 to 18000 rpm	1800 rpm		cfg, Adj		9-5
<b>P0146</b>	Intermediate Speed	0 to 18000 rpm	900 rpm		cfg, Adj		9-5
<b>P0150</b>	V/f DC Regulation Type	0 = Ramp Hold 1 = Ramp Acceleration	0		cfg, V/f, VVW		9-10
<b>P0151</b>	V/f DC Regulation Level	339 to 1000 V	800 V		V/f, VVW		9-11
<b>P0152</b>	V/f DC Regulation P Gain	0.00 to 9.99	1.50		V/f, VVW		9-11
<b>P0153</b>	Dynamic Braking Level	339 to 1000 V	748 V				14-1
<b>P0156</b>	100 % Speed Overload Current	0.1 to 1.5 x $I_{nom-ND}$	1.05 x $I_{nom-ND}$				15-4
<b>P0157</b>	50 % Speed Overload Current	0.1 to 1.5 x $I_{nom-ND}$	0.9 x $I_{nom-ND}$				15-4
<b>P0158</b>	5 % Speed Overload Current	0.1 to 1.5 x $I_{nom-ND}$	0.65 x $I_{nom-ND}$				15-4
<b>P0159</b>	Motor Tripping Class	0 = Class 5 1 = Class 10 2 = Class 15 3 = Class 20 4 = Class 25 5 = Class 30 6 = Class 35 7 = Class 40 8 = Class 45	1		cfg		15-5
<b>P0160</b>	Speed Regulation Optimization	0 = Normal 1 = Saturated	0		cfg, Vector		11-13
<b>P0161</b>	Speed Proportional Gain	0.0 to 63.9	7.4		Vector		11-13
<b>P0162</b>	Speed Integral Gain	0.000 to 9.999	0.023		Vector		11-13
<b>P0163</b>	LOC Reference Offset	-999 to 999	0		Vector		11-14
<b>P0164</b>	REM Reference Offset	-999 to 999	0		Vector		11-14
<b>P0165</b>	Speed Filter	0.012 to 1.000 s	0.012 s		Vector		11-14
<b>P0166</b>	Speed Differential Gain	0.00 to 7.99	0.00		Vector		11-15
<b>P0167</b>	Current Proportional Gain	0.00 to 1.99	0.50		Vector		11-15
<b>P0168</b>	Current Integral Gain	0.000 to 1.999	0.010		Vector		11-15
<b>P0169</b>	Maximum + Torque Current	0.0 to 350.0 %	125.0 %		Vector		11-22
<b>P0170</b>	Maximum - Torque Current	0.0 to 350.0 %	125.0 %		Vector		11-22
<b>P0175</b>	Flux Proportional Gain	0.0 to 31.9	2.0		Vector		11-16
<b>P0176</b>	Flux Integral Gain	0.000 to 9.999	0.020		Vector		11-16
<b>P0178</b>	Rated Flux	0 to 120 %	100 %		Vector		11-16

Param.	Description	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.	Groups	Pag.
<b>P0180</b>	Iq* after I/f	0 to 350 %	10 %		Sless		11-17
<b>P0182</b>	Speed for I/f Activation	0 to 90 rpm	18 rpm		Sless		11-17
<b>P0183</b>	Current in I/f Mode	0 to 9	1		Sless		11-18
<b>P0184</b>	DC Link Regulation Mode	0 = With Losses 1 = Without Losses 2 = Enable/Disable Dlx	1		cfg, Vector		11-24
<b>P0185</b>	DC Link Regulation Level	339 to 1000 V	800 V		Vector		11-25
<b>P0186</b>	DC Link Proportional Gain	0.0 to 63.9	26.0		Vector		11-25
<b>P0187</b>	DC Link Integral Gain	0.000 to 9.999	0.010		Vector		11-25
<b>P0190</b>	Maximum Output Voltage	0 to 600 V	440 V		Vector		11-17
<b>P0191</b>	Encoder Zero Search	0 = Inactive 1 = Active	0				12-20
<b>P0192</b>	Encoder Zero Search Status	0 = Inactive 1 = Finished	0		ro	READ	12-20
<b>P0200</b>	Password	0 = Inactive 1 = Active 2 = Change Password	1			HMI	5-2
<b>P0202</b>	Control Type	0 = V/f 60 Hz 1 = V/f 50 Hz 2 = V/f Adjustable 3 = VVW 4 = Sensorless 5 = Encoder	0		cfg		9-5
<b>P0204</b>	Load/Save Parameters	0 = Not Used 1 = Not Used 2 = Reset P0045 3 = Reset P0043 4 = Reset P0044 5 = Load 60 Hz 6 = Load 50 Hz 7 = Load User 1 8 = Load User 2 9 = Save User 1 10 = Save User 2	0		cfg		7-1
<b>P0205</b>	Main Display Parameter Selection	0 to 1199	2			HMI	5-3
<b>P0206</b>	Secondary Display Parameter Selection	0 to 1199	1			HMI	5-3
<b>P0207</b>	Bar Graph Parameter Selection	0 to 1199	3			HMI	5-3
<b>P0208</b>	Main Display Scale Factor	0.1 to 1000.0 %	100.0 %			HMI	5-4

Param.	Description	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.	Groups	Pag.
<b>P0209</b>	Main Display Engineering Unit	0 = None 1 = V 2 = A 3 = rpm 4 = s 5 = ms 6 = N 7 = m 8 = Nm 9 = mA 10 = % 11 = °C 12 = CV 13 = Hz 14 = HP 15 = h 16 = W 17 = kW 18 = kWh 19 = H 20 = According to P0510 21 = According to P0512 22 = According to P0514 23 = According to P0516	3			HMI	5-4
<b>P0210</b>	Main Display Decimal Point	0 = wxyz 1 = wxy.z 2 = wx.yz 3 = w.xyz 4 = According to P0511 5 = According to P0513 6 = According to P0515 7 = According to P0517	0			HMI	5-4
<b>P0211</b>	Secondary Display Scale Factor	0.1 to 1000.0 %	100.0 %			HMI	5-4
<b>P0212</b>	Secondary Display Decimal Point	0 = wxyz 1 = wxy.z 2 = wx.yz 3 = w.xyz 4 = According to P0511 5 = According to P0513 6 = According to P0515 7 = According to P0517	0			HMI	5-4
<b>P0213</b>	Bar Full Scale	1 to 65535	1			HMI	5-5
<b>P0216</b>	HMI Backlighting	0 to 15	15			HMI	5-5
<b>P0217</b>	Zero Speed Disable	0 = Inactive 1 = Active (N* and N) 2 = Active (N*)	0		cfg		12-7
<b>P0218</b>	Condition to Leave Zero Speed Disable	0 = Reference or Speed 1 = Reference	0				12-7
<b>P0219</b>	Delay for Zero Speed Disable	0 to 999 s	0 s				12-8
<b>P0220</b>	LOC/REM Selection Source	0 = Always LOC 1 = Always REM 2 = LR Key LOC 3 = LR Key REM 4 = Dlx 5 = Serial LOC 6 = Serial REM 7 = CO/DN/DP LOC 8 = CO/DN/DP REM 9 = SoftPLC LOC 10 = SoftPLC REM	2		cfg	I/O	13-24



Param.	Description	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.	Groups	Pag.
<b>P0221</b>	LOC Reference Selection	0 = HMI 1 = AI1 2 = AI2 3 = Sum Als > 0 4 = Sum Als 5 = Serial 6 = CO/DN/DP 7 = SoftPLC	0		cfg	I/O	13-24
<b>P0222</b>	REM Reference Selection	Refer to the P0221 options	1		cfg	I/O	13-24
<b>P0223</b>	LOC FWD/REV Selection	0 = Forward 1 = Reverse 2 = FR Key FWD 3 = FR Key REV 4 = Dlx 5 = Serial FWD 6 = Serial REV 7 = CO/DN/DP (FWD) 8 = CO/DN/DP (REV) 9 = SoftPLC (FWD) 10 = SoftPLC (REV) 11 = AI2 Polarity	2		cfg	I/O	13-25
<b>P0224</b>	LOC Run/Stop Selection	0 = I/O Keys 1 = Dlx 2 = Serial 3 = CO/DN/DP 4 = SoftPLC	0		cfg	I/O	13-25
<b>P0225</b>	Selection of JOG – LOCAL Situation	0 = Inactive 1 = JOG Key 2 = Dlx 3 = Serial 4 = CO/DN/DP 5 = SoftPLC	1		cfg	I/O	13-26
<b>P0226</b>	REM FWD/REV Selection	Refer to the P0223 options	4		cfg	I/O	13-25
<b>P0227</b>	REM Run/Stop Selection	0 = I/O Keys 1 = Dlx 2 = Serial 3 = CO/DN/DP 4 = SoftPLC	1		cfg	I/O	13-25
<b>P0228</b>	Selection of JOG – REMOTE Situation	Refer to the P0225 options	2		cfg	I/O	13-26
<b>P0229</b>	Stop Mode Selection	0 = Ramp to Stop 1 = Coast to Stop 2 = Fast Stop 3 = By Ramp with Iq* = 0 4 = Fast Stop with Iq* = 0	0		cfg		13-26
<b>P0230</b>	Analog Input Dead Zone	0 = Inactive 1 = Active	0			I/O	13-1
<b>P0231</b>	AI1 Signal Function	0 = Speed Reference 1 = N* without Ramp 2 = Maximum Torque Current 3 = SoftPLC 4 = PTC 5 = Application Function 1 6 = Application Function 2 7 = Application Function 3 8 = Application Function 4 9 = Application Function 5 10 = Application Function 6 11 = Application Function 7 12 = Application Function 8	0		cfg	I/O	13-2

Param.	Description	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.	Groups	Pag.
<b>P0232</b>	AI1 Gain	0.000 to 9.999	1.000			I/O	13-3
<b>P0233</b>	AI1 Signal Type	0 = 0 to 10 V / 20 mA 1 = 4 to 20 mA 2 = 10 V / 20 mA to 0 3 = 20 to 4 mA 4 = -10 V to 10 V	0		cfg	I/O	13-4
<b>P0234</b>	AI1 Offset	-100.00 to 100.00 %	0.00 %			I/O	13-3
<b>P0235</b>	AI1 Filter	0.00 to 16.00 s	0.00 s			I/O	13-3
<b>P0236</b>	AI2 Signal Function	Refer to the P0231 options	0		cfg	I/O	13-2
<b>P0237</b>	AI2 Gain	0.000 to 9.999	1.000			I/O	13-3
<b>P0238</b>	AI2 Signal Type	0 = 0 to 10 V / 20 mA 1 = 4 to 20 mA 2 = 10 V / 20 mA to 0 3 = 20 to 4 mA 4 = -10 V to 10 V	0		cfg	I/O	13-4
<b>P0239</b>	AI2 Offset	-100.00 to 100.00 %	0.00 %			I/O	13-3
<b>P0240</b>	AI2 Filter	0.00 to 16.00 s	0.00 s			I/O	13-3
<b>P0246</b>	Frequency Input Configuration	0 = Off 1 = DI3 2 = DI4	0		cfg		13-23
<b>P0251</b>	AO1 Function	0 = Speed Reference 1 = Total Reference 2 = Real Speed 3 = Torque Current Reference 4 = Torque Current 5 = Output Current 6 = Active Current 7 = Output Power 8 = Torque Current >0 9 = Motor Torque 10 = SoftPLC 11 = PTC 12 = Motor I x t 13 = Encoder Speed 14 = P0696 Value 15 = P0697 Value 16 = Id* Current 17 = Application Function 1 18 = Application Function 2 19 = Application Function 3 20 = Application Function 4 21 = Application Function 5 22 = Application Function 6 23 = Application Function 7 24 = Application Function 8	2			I/O	13-6
<b>P0252</b>	AO1 Gain	0.000 to 9.999	1.000			I/O	13-6
<b>P0253</b>	AO1 Signal Type	0 = 0 to 10 V / 20 mA 1 = 4 to 20 mA 2 = 10 V / 20 mA to 0 3 = 20 to 4 mA	0		cfg	I/O	13-8
<b>P0254</b>	AO2 Function	Refer to the P0251 options	5			I/O	13-6
<b>P0255</b>	AO2 Gain	0.000 to 9.999	1.000			I/O	13-6
<b>P0256</b>	AO2 Signal Type	0 = 0 to 10 V / 20 mA 1 = 4 to 20 mA 2 = 10 V / 20 mA to 0 3 = 20 to 4 mA	0		cfg	I/O	13-8

Param.	Description	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.	Groups	Pag.
<b>P0263</b>	DI1 Function	0 = Not Used 1 = Run/Stop 2 = General Enable 3 = Fast Stop 4 = FWD/REV 5 = LOC/REM 6 = JOG 7 = SoftPLC 8 = Ramp 2 9 = Speed/Torque 10 = JOG+ 11 = JOG- 12 = No External Alarm 13 = No External Fault 14 = Reset 15 = Flying Start Disabling 16 = DC Link Regulator 17 = Program. Disabling 18 = Load User 1 19 = Load User 2 20 = Application Function 1 21 = Application Function 2 22 = Application Function 3 23 = Application Function 4 24 = Application Function 5 25 = Application Function 6 26 = Application Function 7 27 = Application Function 8 28 = Application Function 9 29 = Application Function 10 30 = Application Function 11 31 = Application Function 12	1		cfg	I/O	13-10
<b>P0264</b>	DI2 Function	Refer to the P0263 options	4		cfg	I/O	13-10
<b>P0265</b>	DI3 Function	Refer to the P0263 options	0		cfg	I/O	13-10
<b>P0266</b>	DI4 Function	Refer to the P0263 options	0		cfg	I/O	13-10
<b>P0267</b>	DI5 Function	Refer to the P0263 options	6		cfg	I/O	13-10
<b>P0268</b>	DI6 Function	Refer to the P0263 options	8		cfg	I/O	13-10
<b>P0269</b>	DI7 Function	Refer to the P0263 options	0		cfg	I/O	13-10
<b>P0270</b>	DI8 Function	Refer to the P0263 options	0		cfg	I/O	13-10

Param.	Description	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.	Groups	Pag.
<b>P0275</b>	DO1 Function (RL1)	0 = Not Used 1 = N* > Nx 2 = N > Nx 3 = N < Ny 4 = N = N* 5 = Zero Speed 6 = Is > Ix 7 = Is < Ix 8 = Torque > Tx 9 = Torque < Tx 10 = Remote 11 = Run 12 = Ready 13 = No Fault 14 = No F0070 15 = No F0071 16 = No F0006/21/22 17 = No F0051 18 = No F0072 19 = 4-20 mA OK 20 = P0695 Value 21 = Forward 22 = Ride-Through 23 = Pre-Charge OK 24 = Fault 25 = Enabled Time > Hx 26 = SoftPLC 27 = N > Nx / Nt > Nx 28 = F > Fx (1) 29 = F > Fx (2) 30 = STO 31 = No F0160 32 = No Alarm 33 = No Fault/Alarm 34 = Application Function 1 35 = Application Function 2 36 = Application Function 3 37 = Application Function 4 38 = Application Function 5 39 = Application Function 6 40 = Application Function 7 41 = Application Function 8 42 = Self-tuning	13		cfg	I/O	13-16
<b>P0276</b>	DO2 Function	Refer to the P0275 options	2		cfg	I/O	13-16
<b>P0277</b>	DO3 Function	Refer to the P0275 options	1		cfg	I/O	13-16
<b>P0278</b>	DO4 Function	Refer to the P0275 options	0		cfg	I/O	13-16
<b>P0279</b>	DO5 Function	Refer to the P0275 options	0		cfg	I/O	13-16
<b>P0281</b>	Fx Frequency	0.0 to 300.0 Hz	4.0 Hz				13-20
<b>P0282</b>	Fx Hysteresis	0.0 to 15.0 Hz	2.0 Hz				13-21
<b>P0287</b>	Nx/Ny Hysteresis	0 to 900 rpm	18 (15) rpm				13-21
<b>P0288</b>	Nx Speed	0 to 18000 rpm	120 (100) rpm				13-21
<b>P0289</b>	Ny Speed	0 to 18000 rpm	1800 (1500) rpm				13-21
<b>P0290</b>	Ix Current	0 to 2 x I <sub>nom-ND</sub>	1.0 x I <sub>nom-ND</sub>				13-21
<b>P0291</b>	Zero Speed	0 to 18000 rpm	18 (15) rpm				13-22
<b>P0292</b>	N = N* Band	0 to 18000 rpm	18 (15) rpm				13-22
<b>P0293</b>	Tx Torque	0 to 200 %	100 %				13-22
<b>P0294</b>	Hx Time	0 to 6553 h	4320 h				13-22

Param.	Description	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.	Groups	Pag.
P0295	ND/HD VFD Rated Current	0 = 2 A / 2 A 1 = 3.6 A / 3.6 A 2 = 5 A / 5 A 3 = 6 A / 5 A 4 = 7 A / 5.5 A 5 = 7 A / 7 A 6 = 10 A / 8 A 7 = 10 A / 10 A 8 = 13 A / 11 A 9 = 13.5 A / 11 A 10 = 16 A / 13 A 11 = 17 A / 13.5 A 12 = 24 A / 19 A 13 = 24 A / 20 A 14 = 28 A / 24 A 15 = 31 A / 25 A 16 = 33.5 A / 28 A 17 = 38 A / 33 A 18 = 45 A / 36 A 19 = 45 A / 38 A 20 = 54 A / 45 A 21 = 58.5 A / 47 A 22 = 70 A / 56 A 23 = 70.5 A / 61 A 24 = 86 A / 70 A 25 = 88 A / 73 A 26 = 105 A / 86 A 27 = 105 A / 88 A 28 = 142 A / 115 A 29 = 180 A / 142 A 30 = 211 A / 180 A 31 = 2.9 A / 2.7 A 32 = 4.2 A / 3.8 A 33 = 7 A / 6.5 A 34 = 10 A / 9 A 35 = 12 A / 10 A 36 = 17 A / 17 A 37 = 22 A / 19 A 38 = 27 A / 22 A 39 = 32 A / 27 A 40 = 44 A / 36 A 41 = 53 A / 44 A 42 = 63 A / 53 A 43 = 80 A / 66 A 44 = 107 A / 90 A 45 = 125 A / 107 A 46 = 150 A / 122 A			ro	READ	6-6
P0296	Line Rated Voltage	0 = 200 / 240 V 1 = 380 V 2 = 400 / 415 V 3 = 440 / 460 V 4 = 480 V 5 = 500 / 525 V 6 = 550 / 575 V 7 = 600 V	According to the inverter model		cfg		6-7
P0297	Switching Frequency	0 = 1.25 kHz 1 = 2.5 kHz 2 = 5.0 kHz 3 = 10.0 kHz 4 = 2.0 kHz	According to the inverter model		cfg		6-7
P0298	Application	0 = Normal Duty (ND) 1 = Heavy Duty (HD)	0		cfg		6-8

Param.	Description	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.	Groups	Pag.
<b>P0299</b>	Starting DC-Braking Time	0.0 to 15.0 s	0.0 s		V/f, VVW, Sless		12-16
<b>P0300</b>	Stopping DC-Braking Time	0.0 to 15.0 s	0.0 s		V/f, VVW, Sless		12-16
<b>P0301</b>	DC-Braking Speed	0 to 450 rpm	30 rpm		V/f, VVW, Sless		12-18
<b>P0302</b>	DC-Braking Voltage	0.0 to 10.0 %	2.0 %		V/f, VVW		12-18
<b>P0303</b>	Skip Speed 1	0 to 18000 rpm	600 rpm				12-19
<b>P0304</b>	Skip Speed 2	0 to 18000 rpm	900 rpm				12-19
<b>P0305</b>	Skip Speed 3	0 to 18000 rpm	1200 rpm				12-19
<b>P0306</b>	Skip Band	0 to 750 rpm	0 rpm				12-19
<b>P0308</b>	Serial Address	1 to 247	1			NET	17-1
<b>P0310</b>	Serial Baud Rate	0 = 9600 bits/s 1 = 19200 bits/s 2 = 38400 bits/s 3 = 57600 bits/s	1			NET	17-1
<b>P0311</b>	Serial Byte Configuration	0 = 8 bits, no, 1 1 = 8 bits, even, 1 2 = 8 bits, odd, 1 3 = 8 bits, no, 2 4 = 8 bits, even, 2 5 = 8 bits, odd, 2	1			NET	17-1
<b>P0313</b>	Communication Error Action	0 = Off 1 = Ramp Stop 2 = General Disable 3 = Goes to LOC 4 = LOC Keeping Enabled 5 = Causes Fault	1			NET	17-3
<b>P0314</b>	Serial Watchdog	0.0 to 999.0 s	0.0 s			NET	17-1
<b>P0316</b>	Serial Interface Status	0 = Off 1 = On 2 = Watchdog Error			ro	NET	17-1
<b>P0317</b>	Oriented Start-up	0 = No 1 = Yes	0		cfg	STARTUP	7-2
<b>P0318</b>	Copy Function MMF	0 = Off 1 = VFD → MMF 2 = MMF → VFD 3 = VFD Synchronization → MMF 4 = MMF Format 5 = SoftPLC Program Copy 6 = SoftPLC Program Save	0		cfg		7-2
<b>P0320</b>	FlyStart/Ride-Through	0 = Off 1 = Flying Start 2 = FS / RT 3 = Ride-Through	0		cfg		12-8
<b>P0321</b>	DC Link Power Loss	178 to 770 V	505 V		Vector		12-14
<b>P0322</b>	DC Link Ride-Through	178 to 770 V	490 V		Vector		12-14
<b>P0323</b>	DC Link Power Back	178 to 770 V	535 V		Vector		12-14
<b>P0325</b>	Ride-Through P Gain	0.0 to 63.9	22.8		Vector		12-15
<b>P0326</b>	Ride-Through I Gain	0.000 to 9.999	0.128		Vector		12-15
<b>P0327</b>	FS I/f Current Ramp	0.000 to 1.000 s	0.070		Sless		12-10
<b>P0328</b>	Flying Start Filter	0.000 to 1.000 s	0.085		Sless		12-10
<b>P0329</b>	FS I/f Frequency Ramp	2.0 to 50.0	20.0		Sless		12-10

Param.	Description	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.	Groups	Pag.
<b>P0331</b>	Voltage Ramp	0.2 to 60.0 s	2.0 s		V/f, VVW		12-12
<b>P0332</b>	Dead Time	0.1 to 10.0 s	1.0 s		V/f, VVW		12-12
<b>P0340</b>	Auto-Reset Time	0 to 255 s	0 s				15-8
<b>P0343</b>	Ground Fault Configuration	0 = Off 1 = On	1		cfg		15-8
<b>P0344</b>	Current Limit Configuration	0 = Hold 1 = Decel.	1		cfg, V/f, VVW		9-7
<b>P0348</b>	Motor Overload Configuration	0 = Off 1 = Fault/Alarm 2 = Fault 3 = Alarm	1		cfg		15-8
<b>P0349</b>	I x t Alarm Level	70 to 100 %	85 %		cfg		15-9
<b>P0350</b>	IGBT Overload Configuration	0 = F, w/ SF rd. 1 = F/A, w/ SF rd. 2 = F, no SF rd. 3 = F/A, no SF rd.	1		cfg		15-9
<b>P0351</b>	Motor Overtemperature Config.	0 = Off 1 = Fault/Alarm 2 = Fault 3 = Alarm	1		cfg		15-10
<b>P0352</b>	Fan Control Configuration	0 = HS-OFF, Int-OFF 1 = HS-ON, Int-ON 2 = HS-CT, Int-CT 3 = HS-CT, Int-OFF 4 = HS-CT, Int-ON 5 = HS-ON, Int-OFF 6 = HS-ON, Int-CT 7 = HS-OFF, Int-ON 8 = HS-OFF, Int-CT 9 = HS-CT, Int -CT * 10 = HS-CT, Int -OFF * 11 = HS-CT, Int -ON * 12 = HS-ON, Int -CT * 13 = HS-OFF, Int -CT *	2		cfg		15-10
<b>P0353</b>	IGBTs/Air Overtemp. Config.	0 = HS-F/A, Air-F/A 1 = HS-F/A, Air-F 2 = HS-F, Air-F/A 3 = HS-F, Air-F 4 = HS-F/A, Air-F/A * 5 = HS-F/A, Air-F * 6 = HS-F, Air-F/A * 7 = HS-F, Air-F *	0		cfg		15-11
<b>P0354</b>	Fan Speed Configuration	0 = Inactive 1 = Fault	1		cfg		15-12
<b>P0355</b>	Config. of Fault F0185	0 = Off 1 = On	1		cfg		15-12
<b>P0356</b>	Dead Time Compensation	0 = Inactive 1 = Active	1		cfg		15-13
<b>P0357</b>	Line Phase Loss Time	0 to 60 s	3 s				15-13
<b>P0358</b>	Encoder Fault Config.	0 = Off 1 = F0067 ON 2 = F0065, F0066 ON 3 = All ON	3		cfg, Enc		15-13
<b>P0360</b>	Speed Hysteresis	0.0 to 100.0 %	10.0 %		Vector		11-23
<b>P0361</b>	Time with Speed different from Reference	0.0 to 999.0 s	0.0 s		Vector		11-24
<b>P0372</b>	Sless DC Braking Current	0.0 to 90.0 %	40.0 %		Sless		12-18

Param.	Description	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.	Groups	Pag.
<b>P0397</b>	Regen. Slip Compensation	0 = Off 1 = On	1		cfg, VVW		10-3
<b>P0398</b>	Motor Service Factor	1.00 to 1.50	1.00		cfg	MOTOR	11-9
<b>P0399</b>	Motor Rated Efficiency	50.0 to 99.9 %	67.0 %		cfg, VVW	MOTOR	10-3
<b>P0400</b>	Motor Rated Voltage	0 to 600 V	440 V		cfg	MOTOR	11-9
<b>P0401</b>	Motor Rated Current	0 to $1.3 \times I_{\text{nom-ND}}$	$1.0 \times I_{\text{nom-ND}}$		cfg	MOTOR	11-9
<b>P0402</b>	Motor Rated Speed	0 to 18000 rpm	1750 (1458) rpm		cfg	MOTOR	11-10
<b>P0403</b>	Motor Rated Frequency	0 to 300 Hz	60 (50) Hz		cfg	MOTOR	11-10
<b>P0404</b>	Motor Rated Power	0 = 0.33 HP 0.25 kW 1 = 0.5 HP 0.37 kW 2 = 0.75 HP 0.55 kW 3 = 1 HP 0.75 kW 4 = 1.5 HP 1.1 kW 5 = 2 HP 1.5 kW 6 = 3 HP 2.2 kW 7 = 4 HP 3 kW 8 = 5 HP 3.7 kW 9 = 5.5 HP 4 kW 10 = 6 HP 4.5 kW 11 = 7.5 HP 5.5 kW 12 = 10 HP 7.5 kW 13 = 12.5 HP 9 kW 14 = 15 HP 11 kW 15 = 20 HP 15 kW 16 = 25 HP 18.5 kW 17 = 30 HP 22 kW 18 = 40 HP 30 kW 19 = 50 HP 37 kW 20 = 60 HP 45 kW 21 = 75 HP 55 kW 22 = 100 HP 75 kW 23 = 125 HP 90 kW 24 = 150 HP 110 kW 25 = 175 HP 130 kW	Motor <sub>max-ND</sub>		cfg	MOTOR	11-10
<b>P0405</b>	Encoder Pulse Number	100 to 9999 ppr	1024 ppr		cfg	MOTOR	11-11
<b>P0406</b>	Motor Ventilation	0 = Self-Ventilated 1 = Separated Ventilation 2 = Optimal Flux 3 = Extended Protection	0		cfg	MOTOR	11-11
<b>P0407</b>	Motor Rated Power Factor	0.50 to 0.99	0.68		cfg, VVW	MOTOR	9-13 10-4
<b>P0408</b>	Run Self-Tuning	0 = No 1 = No Rotation 2 = Run for $I_m$ 3 = Run for $T_m$ 4 = Estimate $T_m$	0		cfg, VVW, Vector	MOTOR	11-18
<b>P0409</b>	Stator Resistance	0.000 to 9.999 ohm	0.000 ohm		cfg, VVW, Vector	MOTOR	11-20
<b>P0410</b>	Magnetization Current	0 to $1.25 \times I_{\text{nom-ND}}$	$I_{\text{nom-ND}}$			MOTOR	11-20
<b>P0411</b>	Leakage Inductance	0.00 to 99.99 mH	0.00 mH		cfg, Vector	MOTOR	11-20
<b>P0412</b>	$T_r$ Time Constant	0.000 to 9.999 s	0.000 s		Vector	MOTOR	11-21
<b>P0413</b>	$T_m$ Time Constant	0.00 to 99.99 s	0.00 s		Vector	MOTOR	11-21



Param.	Description	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.	Groups	Pag.
<b>P0510</b>	Ind. 1 Engineering Unit	0 = None 1 = V 2 = A 3 = rpm 4 = s 5 = ms 6 = N 7 = m 8 = Nm 9 = mA 10 = % 11 = °C 12 = CV 13 = Hz 14 = HP 15 = h 16 = W 17 = kW 18 = kWh 19 = H	0			HMI	5-6
<b>P0511</b>	Ind. Decimal Point 1	0 = wxyz 1 = wxy.z 2 = wx.yz 3 = w.xyz	1			HMI	5-6
<b>P0512</b>	Ind. Eng. Unit 2	See options in P0510	11			HMI	5-7
<b>P0513</b>	Ind. Decimal Point 2	0 = wxyz 1 = wxy.z 2 = wx.yz 3 = w.xyz	1			HMI	5-7
<b>P0514</b>	Ind. Eng. Unit 3	See options in P0510	10			HMI	5-8
<b>P0515</b>	Ind. Decimal Point 3	0 = wxyz 1 = wxy.z 2 = wx.yz 3 = w.xyz	1			HMI	5-8
<b>P0516</b>	Ind. Eng. Unit 4	See options in P0510	13			HMI	5-9
<b>P0517</b>	Ind. Decimal Point 4	0 = wxyz 1 = wxy.z 2 = wx.yz 3 = w.xyz	1			HMI	5-9
<b>P0588</b>	Maximum Torque Level	0 to 85 %	0 %		cfg, V/f		9-13
<b>P0589</b>	Level of Minimum Applied Voltage	40 to 80 %	40 %		cfg, V/f		9-13
<b>P0590</b>	Minimum Speed Level	0 to 18000 rpm	600 (525) rpm		cfg, V/f		9-14
<b>P0591</b>	Hysteresis for the Maximum Torque Level	0 to 30 %	10 %		cfg, V/f		9-14
<b>P0613</b>	Firmware Revision	-32768 to 32767	0		ro		16-8
<b>P0614</b>	Revision of the PLD	-32768 to 32767	0		ro		16-8

Param.	Description	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.	Groups	Pag.
<b>P0680</b>	Status Word	Bit 0 = Reserved Bit 1 = Run command Bit 2 = Reserved Bit 3 = Reserved Bit 4 = Fast Stop Bit 5 = 2 <sup>nd</sup> Ramp Bit 6 = Configuration Mode Bit 7 = Alarm Condition Bit 8 = Running Bit 9 = General Enabling Bit 10 = Forward Bit 11 = JOG Bit 12 = Remote Bit 13 = Undervoltage Bit 14 = Reserved Bit 15 = Fault Condition			ro	NET	17-3
<b>P0681</b>	Motor Speed in 13 Bits	-32768 to 32767			ro	NET	17-3
<b>P0682</b>	Serial Control Word	Bit 0 = Ramp Enable Bit 1 = General Enable Bit 2 = Run Forward Bit 3 = JOG Bit 4 = Remote Bit 5 = 2 <sup>nd</sup> Ramp Bit 6 = Fast Stop Bit 7 = Fault Reset Bit 8 to 15 = Reserved			ro	NET	17-1
<b>P0683</b>	Serial Speed Reference	-32768 to 32767			ro	NET	17-1
<b>P0684</b>	CO/DN/DP Control Word	Refer to the P0682 options			ro	NET	17-1
<b>P0685</b>	CO/DN/DP Speed Reference	- 32768 to 32767			ro	NET	17-1
<b>P0692</b>	Operating Mode States	0 to 65535	0		ro		16-8
<b>P0695</b>	Settings for the Digital Outputs	Bit 0 = DO1 Bit 1 = DO2 Bit 2 = DO3 Bit 3 = DO4 Bit 4 = DO5	Bit 4			NET	17-3
<b>P0696</b>	Value 1 for Analog Outputs	- 32768 to 32767	0			NET	17-3
<b>P0697</b>	Value 2 for Analog Outputs	- 32768 to 32767	0			NET	17-3
<b>P0700</b>	CAN Protocol	1 = CANopen 2 = DeviceNet	2			NET	17-1
<b>P0701</b>	CAN Address	0 to 127	63			NET	17-1
<b>P0702</b>	CAN Baud Rate	0 = 1 Mbps/Auto 1 = Reserved/Auto 2 = 500 Kbps 3 = 250 Kbps 4 = 125 Kbps 5 = 100 Kbps/Auto 6 = 50 Kbps/Auto 7 = 20 Kbps/Auto 8 = 10 Kbps/Auto	0			NET	17-1
<b>P0703</b>	Bus Off Reset	0 = Manual 1 = Automatic	1			NET	17-1
<b>P0705</b>	CAN Controller Status	0 = Disabled 1 = Auto-baud 2 = CAN Enabled 3 = Warning 4 = Error Passive 5 = Bus Off 6 = No Bus Power			ro	NET	17-1
<b>P0706</b>	Received CAN Telegrams	0 to 65535			ro	NET	17-1

Param.	Description	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.	Groups	Pag.
<b>P0707</b>	Transmitted CAN Telegrams	0 to 65535			ro	NET	17-1
<b>P0708</b>	Bus Off Counter	0 to 65535			ro	NET	17-1
<b>P0709</b>	Lost CAN Messages	0 to 65535			ro	NET	17-1
<b>P0710</b>	DeviceNet I/O Instances	0 = ODVA Basic 2W 1 = ODVA Extended 2W 2 = Manuf. Spec. 2W 3 = Manuf. Spec. 3W 4 = Manuf. Spec. 4W 5 = Manuf. Spec. 5W 6 = Manuf. Spec. 6W	0			NET	17-1
<b>P0711</b>	DeviceNet Reading Word # 3	0 to 1199	0			NET	17-2
<b>P0712</b>	DeviceNet Reading Word # 4	0 to 1199	0			NET	17-2
<b>P0713</b>	DeviceNet Reading Word # 5	0 to 1199	0			NET	17-2
<b>P0714</b>	DeviceNet Reading Word # 6	0 to 1199	0			NET	17-2
<b>P0715</b>	DeviceNet Writing Word # 3	0 to 1199	0			NET	17-2
<b>P0716</b>	DeviceNet Writing Word # 4	0 to 1199	0			NET	17-2
<b>P0717</b>	DeviceNet Writing Word # 5	0 to 1199	0			NET	17-2
<b>P0718</b>	DeviceNet Writing Word # 6	0 to 1199	0			NET	17-2
<b>P0719</b>	DeviceNet Network Status	0 = Offline 1 = Online, Not Connected 2 = Online, Connected 3 = Timed-out Connection 4 = Connection Failure 5 = Auto-Baud			ro	NET	17-2
<b>P0720</b>	DeviceNet Master Status	0 = Run 1 = Idle			ro	NET	17-2
<b>P0721</b>	CANopen Com. Status	0 = Disabled 1 = Reserved 2 = Com. Enabled 3 = Error Control Enabled 4 = Guarding Error 5 = Heartbeat Error			ro	NET	17-2
<b>P0722</b>	CANopen Node Status	0 = Disabled 1 = Initialization 2 = Stopped 3 = Operational 4 = Preoperational			ro	NET	17-2
<b>P0740</b>	Profibus Communication Status	0 = Inactive 1 = Access Error 2 = Offline 3 = Configuration Error 4 = Parameterization Error 5 = Clear Mode 6 = Online			ro	NET	17-2
<b>P0741</b>	Profibus Data Profile	0 = PROFIdrive 1 = Manufacturer	1			NET	17-2
<b>P0742</b>	Profibus Reading # 3	0 to 1199	0			NET	17-2
<b>P0743</b>	Profibus Reading # 4	0 to 1199	0			NET	17-2
<b>P0744</b>	Profibus Reading # 5	0 to 1199	0			NET	17-2
<b>P0745</b>	Profibus Reading # 6	0 to 1199	0			NET	17-2
<b>P0746</b>	Profibus Reading # 7	0 to 1199	0			NET	17-2

Param.	Description	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.	Groups	Pag.
<b>P0747</b>	Profibus Reading # 8	0 to 1199	0			NET	17-2
<b>P0748</b>	Profibus Reading # 9	0 to 1199	0			NET	17-2
<b>P0749</b>	Profibus Reading # 10	0 to 1199	0			NET	17-2
<b>P0750</b>	Profibus Writing # 3	0 to 1199	0			NET	17-3
<b>P0751</b>	Profibus Writing # 4	0 to 1199	0			NET	17-3
<b>P0752</b>	Profibus Writing # 5	0 to 1199	0			NET	17-3
<b>P0753</b>	Profibus Writing # 6	0 to 1199	0			NET	17-3
<b>P0754</b>	Profibus Writing # 7	0 to 1199	0			NET	17-3
<b>P0755</b>	Profibus Writing # 8	0 to 1199	0			NET	17-3
<b>P0756</b>	Profibus Writing # 9	0 to 1199	0			NET	17-3
<b>P0757</b>	Profibus Writing # 10	0 to 1199	0			NET	17-3
<b>P0918</b>	Profibus Address	1 to 126	1			NET	17-3
<b>P0922</b>	Profibus Telegram Selection	1 = Standard Telegram 1 2 = Telegram 100 3 = Telegram 101 4 = Telegram 102 5 = Telegram 103 6 = Telegram 104 7 = Telegram 105 8 = Telegram 106 9 = Telegram 107	1			NET	17-3
<b>P0944</b>	Fault Counter	0 to 65535			ro	NET	17-3
<b>P0947</b>	Fault Number	0 to 65535			ro	NET	17-3
<b>P0963</b>	Profibus Baud Rate	0 = 9.6 kbit/s 1 = 19.2 kbit/s 2 = 93.75kbit/s 3 = 187.5 kbit/s 4 = 500 kbit/s 5 = Not detected 6 = 1500 kbit/s 7 = 3000 kbit/s 8 = 6000 kbit/s 9 = 12000 kbit/s 10 = Reserved 11 = 45.45 kbit/s			ro	NET	17-3
<b>P0964</b>	Drive Identification	0 to 65535			ro	NET	17-3
<b>P0965</b>	Profile Identification	0 to 65535			ro	NET	17-3
<b>P0967</b>	Control Word 1	0000h to FFFFh	0000h		ro	NET	17-3
<b>P0968</b>	Status Word 1	0000h to FFFFh	0000h		ro	NET	17-3
<b>P1000</b>	SoftPLC Status	0 = No Applicative 1 = Installing App. 2 = Incompatible App. 3 = Stopped Applicative 4 = Applicative Running			ro	SPLC, READ	18-1
<b>P1001</b>	SoftPLC Command	0 = Stop Applicative 1 = Run Applicative 2 = Delete Applicative	0			SPLC	18-1
<b>P1002</b>	Scan Cycle Time	0.0 to 999.9 ms			ro	READ, SPLC	18-1
<b>P1003</b>	Applicative Selection	0 = User 1 = PID Controller 2 = EP 3 = Multispeed 4 = 3-Wire Start/Stop 5 = FWD Run/ REV Run 6 = Special Function Set	0		cfg	SPLC	18-2
<b>P1008</b>	Lag Error	-9999 to 9999			ro, Enc	SPLC	18-2
<b>P1009</b>	Position Gain	0 to 9999	10		Enc	SPLC	18-3

Param.	Description	Adjustable Range	Factory Setting	User Setting	Prop.	Groups	Pag.
P1010	SoftPLC Parameter 1	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1011	SoftPLC Parameter 2	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1012	SoftPLC Parameter 3	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1013	SoftPLC Parameter 4	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1014	SoftPLC Parameter 5	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1015	SoftPLC Parameter 6	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1016	SoftPLC Parameter 7	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1017	SoftPLC Parameter 8	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1018	SoftPLC Parameter 9	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1019	SoftPLC Parameter 10	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1020	SoftPLC Parameter 11	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1021	SoftPLC Parameter 12	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1022	SoftPLC Parameter 13	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1023	SoftPLC Parameter 14	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1024	SoftPLC Parameter 15	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1025	SoftPLC Parameter 16	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1026	SoftPLC Parameter 17	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1027	SoftPLC Parameter 18	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1028	SoftPLC Parameter 19	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1029	SoftPLC Parameter 20	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1030	SoftPLC Parameter 21	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1031	SoftPLC Parameter 22	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1032	SoftPLC Parameter 23	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1033	SoftPLC Parameter 24	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1034	SoftPLC Parameter 25	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1035	SoftPLC Parameter 26	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1036	SoftPLC Parameter 27	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1037	SoftPLC Parameter 28	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1038	SoftPLC Parameter 29	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1039	SoftPLC Parameter 30	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1040	SoftPLC Parameter 31	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1041	SoftPLC Parameter 32	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1042	SoftPLC Parameter 33	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1043	SoftPLC Parameter 34	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1044	SoftPLC Parameter 35	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1045	SoftPLC Parameter 36	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1046	SoftPLC Parameter 37	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1047	SoftPLC Parameter 38	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1048	SoftPLC Parameter 39	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1049	SoftPLC Parameter 40	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1050	SoftPLC Parameter 41	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1051	SoftPLC Parameter 42	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1052	SoftPLC Parameter 43	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1053	SoftPLC Parameter 44	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1054	SoftPLC Parameter 45	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1055	SoftPLC Parameter 46	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1056	SoftPLC Parameter 47	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1057	SoftPLC Parameter 48	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1058	SoftPLC Parameter 49	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1059	SoftPLC Parameter 50	-32768 to 32767	0		cfg	SPLC	18-3

**Notes:**

**ro** = Read-only parameter.

**rw** = Reading/writing parameter.

**cfg** = Configuration parameter, it can be changed only with stopped motor.

**V/f** = Parameter available in V/f mode.

**Adj** = Parameter available only in adjustable V/f mode.

**VVW** = Parameter available in VVW mode.

**Vector** = Parameter available in vector mode.

**Sless** = Parameter available only in sensorless mode.

**Enc** = Parameter available only in vector mode with encoder.

Fault/Alarm	Description	Possible Causes
F0006: Input Voltage Imbalance or Phase Loss	The mains voltage imbalance is too high or phase loss at the supply line has occurred. <b>Note:</b> - This fault may not occur if the load at the motor shaft is too low or nonexistent. P0357 sets the time for the trip, and P0357 = 0 disables this fault.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ A Phase Loss at the inverter input.</li> <li>■ The input voltage imbalance is &gt; 5 %.</li> </ul>
F0021: DC Link Undervoltage	A DC link undervoltage condition has occurred.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ The input voltage is too low and the DC link voltage dropped below the minimum permitted value (monitor the P0004 parameter value):                      Ud &lt; 223 V - 200 / 240 V three-phase input voltage.                      Ud &lt; 170 V - 200 / 240 V single-phase input voltage (CFW700XXXXS2 or CFW700XXXXB2 models)                      (P0296 = 0).                      Ud &lt; 385 V - 380 V input voltage (P0296 = 1).                      Ud &lt; 405 V - 400 / 415 V input voltage (P0296 = 2).                      Ud &lt; 446 V - 440 / 460 V input voltage (P0296 = 3).                      Ud &lt; 487 V - 480 V input voltage (P0296 = 4).                      Ud &lt; 530 V - input voltage 500 / 525 V (P0296 = 5).                      Ud &lt; 580 V - input voltage 550 / 575 V (P0296 = 6).                      Ud &lt; 605 V - input voltage 600 V (P0296 = 7).</li> <li>■ Phase loss at the inverter input.</li> <li>■ Pre-charge circuit failure.</li> <li>■ Parameter P0296 was set to a value higher than the power supply rated voltage.</li> </ul>
F0022: DC Link Overvoltage	A DC link overvoltage condition has occurred.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Too high input voltage, resulting in a DC link voltage higher than the maximum permitted value:                      Ud &gt; 400 V - 220 / 230 V models (P0296 = 0).                      Ud &gt; 800 V - 380 / 480 V models (P0296 = 1, 2, 3, or 4).                      Ud &gt; 1000 V - 500 / 600 V models (P0296 = 5, 6 or 7).</li> <li>■ The inertia of the driven-load is too high or the deceleration time is too short.</li> <li>■ The parameter P0151, P0153 or P0185 setting is too high.</li> </ul>
A0046: High Load at the Motor	It is the motor overload alarm. <b>Note:</b> It can be disabled by setting P0348 = 0 or 2.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ The settings of P0156, P0157 and P0158 are too low for the used motor.</li> <li>■ There is excessive load at the motor shaft.</li> </ul>
A0047: IGBT Overload Alarm	It is the IGBT overload alarm. <b>Note:</b> It can be disabled by setting P0350 = 0 or 2.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ The inverter output current is too high.</li> </ul>
F0048: IGBT Overload Fault	It is the IGBT overload fault.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ The inverter output current is too high.</li> </ul>

Fault/Alarm	Description	Possible Causes
A0050: IGBT High Temperature	The NTC temperature sensors located in the IGBTs detected a high temperature alarm. <b>Note:</b> It can be disabled by setting P0353 = 2 or 3.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ High surrounding air temperature (&gt;50 °C (122 °F)) and high output current.</li> <li>■ Blocked or defective fan.</li> <li>■ Very dirty heatsink.</li> </ul>
F0051: IGBT Overtemperature	The NTC temperature sensors located in the IGBTs detected a high temperature fault.	
F0065 Encoder Signal Fault (SW)	Feedback obtained via encoder does not match the commanded speed. The fault can be disabled via parameter P0358.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Wiring between encoder and encoder interface accessory interrupted.</li> <li>■ Encoder is defective.</li> <li>■ Encoder coupling to the motor is broken.</li> <li>■ Inverter operating in current limit (In case the application needs to run in such condition, this fault should be disabled via parameter P0358).</li> </ul>
F0066 Encoder Signal Fault (SW)	Feedback obtained via encoder does not match the commanded speed. The fault can be disabled via parameter P0358.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Wiring between encoder and encoder interface accessory interrupted.</li> <li>■ Encoder is defective.</li> <li>■ Encoder coupling to the motor is broken.</li> <li>■ Inverter operating in current limit (In case the application needs to run in such condition, this fault should be disabled via parameter P0358).</li> </ul>
F0067: Inverted Encoder/ Motor Wiring	Fault related to the phase relationship between the encoder signals, if P0202 = 5 and P0408 = 2, 3 or 4. <b>Note:</b> - It is not possible to reset this fault (when P0408>1). - In this case, turn off the power supply, solve the problem, and then turn it on again. - When P0408 = 0, it is possible to reset this fault. This fault could be disabled by means of parameter P0358.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Output motor cables U, V, W are inverted.</li> <li>■ Encoder channels A and B are inverted.</li> <li>■ Error in the encoder mounting position.</li> <li>■ Motor with locked rotor or dragging at the start.</li> </ul>
F0070: Overcurrent/ Short-circuit	An overcurrent or a short-circuit at the output, at the DC link or at the braking resistor, has occurred.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Short-circuit between two motor phases.</li> <li>■ Short-circuit between the dynamic braking resistor connection cables.</li> <li>■ Shorted IGBT modules.</li> </ul>
F0071: Output Overcurrent	An output overcurrent has occurred.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Excessive load inertia or too short acceleration ramp.</li> <li>■ P0135, or P0169 and P0170 settings are too high.</li> </ul>
F0072: Motor Overload	The motor overload protection has tripped. <b>Note:</b> It can be disabled by setting P0348 = 0 or 3.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ The settings of P0156, P0157 and P0158 are too low for the used motor.</li> <li>■ There is excessive load at the motor shaft.</li> </ul>
F0074: Ground Fault	A ground fault occurred either in the cable between the inverter and the motor or in the motor itself. <b>Note:</b> It can be disabled by setting P0343 = 0.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Short-circuit to the ground in one or more output phases.</li> <li>■ Motor cable capacitance is too large, resulting in current peaks at the output.</li> </ul>
F0078: Motor Overtemperature	Fault related to the PTC temperature sensor installed in the motor. <b>Note:</b> - It can be disabled by setting P0351 = 0 or 3. - An analog input and an analog output must be set for the PTC function.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Excessive load at the motor shaft.</li> <li>■ Severe duty cycle (too many Starts/Stops per minute).</li> <li>■ Too high surrounding air temperature.</li> <li>■ Loose connection or short-circuit (resistance &lt; 100 Ω) in the wiring connected to the motor thermistors.</li> <li>■ Not installed motor thermistors.</li> <li>■ Blocked motor shaft.</li> </ul>



Fault/Alarm	Description	Possible Causes
F0080: CPU Watchdog	Microcontroller watchdog fault.	■ Electrical noise.
F0084: Auto-Diagnosis Fault	Auto-Diagnosis Fault.	■ Defect in the inverter internal circuitry. ■ Firmware incompatible with an accessory.
A0090: External Alarm	External alarm monitored through a digital input. <b>Note:</b> It is necessary to program a digital input for "No external alarm".	■ A digital input (DI1 to DI8) programmed for "No external alarm" is open.
F0091: External Fault	External fault monitored through a digital input. <b>Note:</b> It is necessary to program a digital input for "No external fault".	■ A digital input (DI1 to DI8) programmed for "No external fault" is open.
A0098: Activate General Enable	General enable signal is missing during the self-tuning.	■ The digital input programmed for "General Enable" is open.
F0099: Invalid Current Offset	The current measurement circuit is presenting an abnormal value for null current.	■ Defect in the inverter internal circuitry.
A0110: High Motor Temperature	Fault detected through PTC type temperature sensors installed in the motor. <b>Note:</b> - It can be disabled by setting P0351 = 0 or 2. - An analog input and an analog output must be set for the PTC function.	■ Excessive load at the motor shaft. ■ Severe duty cycle (too many Starts/Stops per minute). ■ Too high surrounding air temperature. ■ Not installed motor thermistors. ■ Blocked motor shaft.
A0128: Serial Communication Timeout	It indicates that the inverter stopped receiving valid telegrams during a certain period. <b>Note:</b> It can be disabled by setting P0314 = 0.0 s	■ Check the wiring and the ground installation. ■ Make sure that the inverter has sent a new message within the time interval set at P0314.
A0133: CAN Interface without Power Supply	It is the alarm indicating that the power supply is missing at the CAN controller.	■ Broken or disconnected cable. ■ The power supply is turned off.
A0134: Bus Off	The inverter CAN interface has entered the buss off state.	■ Incorrect communication baud rate. ■ Two network slaves with the same address. ■ Wrong cable connection (inverted signals).
A0135: CANopen Communication Error	It indicates a communication error alarm.	■ Communication problems. ■ Wrong master configuration/settings. ■ Incorrect configuration of the communication objects.
A0136: Idle Master	The network master has entered the idle state.	■ PLC in IDLE mode. ■ PLC command register bit set to zero (0).
A0137: DeviceNet Connection Timeout	It is the alarm indicating timeout of the DeviceNet I/O connections.	■ One or more allocated I/O connections have entered the timeout state.
A0138: <sup>(a)</sup> Profibus DP Interface in Clear Mode	It indicates that the inverter received a command from the Profibus DP network master to enter the clear mode.	■ Verify the network master status, making sure it is in the execution mode (Run). ■ Refer to the Profibus DP communication manual for more information <sup>(a)</sup> .

Fault/Alarm	Description	Possible Causes
A0139: <sup>(a)</sup> Offline Profibus DP Interface	It indicates an interruption in the communication between the Profibus DP network master and the inverter.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Verify whether the network master is correctly configured and operating normally.</li> <li>■ Verify the network installation in a general manner - cable routing, grounding.</li> <li>■ Refer to the Profibus DP communication manual for more information <sup>(a)</sup>.</li> </ul>
A0140: <sup>(a)</sup> Profibus DP Module Access Error	It indicates an error in the access to the Profibus DP communication module data.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Verify whether the Profibus DP module is correctly fit into the slot 3.</li> <li>■ Refer to the Profibus DP communication manual for more information <sup>(a)</sup>.</li> </ul>
F0150: Motor Overspeed	Overspeed fault. It trips when the actual speed exceeds the value of $P0134 \times \frac{(100\% + P0132)}{100\%}$ for more than 20 ms.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Wrong settings of P0161 and/or P0162.</li> <li>■ Problem with a hoist-type load.</li> </ul>
F0151: FLASH Memory Module Fault	FLASH Memory Module (MMF-01) fault.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Defective FLASH memory module.</li> <li>■ Check the connection of the FLASH memory module.</li> </ul>
A0152: High Internal Air Temperature	This alarm indicates that the internal air temperature is too high. <b>Note:</b> It can be disabled by setting P0353 = 1 or 3.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ High surrounding air temperature (&gt;50 °C (122 °F)) and high output current.</li> <li>■ Defective internal fan (if existent).</li> <li>■ High temperature (&gt; 45 °C) inside the cabinet.</li> </ul>
F0153: Internal Air Overtemperature	It indicates internal air overtemperature fault.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ High surrounding air temperature (&gt;50 °C (122 °F)) and high output current.</li> <li>■ Defective internal fan (if existent).</li> </ul>
F0156: Undertemperature	The temperature sensors located in the IGBTs or in the rectifier detected a low temperature, below -30 °C (-22 °F), fault.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Surrounding air temperature <math>\leq -30</math> °C (-22 °F).</li> </ul>
F0157: Parameter Table Data Loss	There was a problem during the initialization, during the parameter table loading routine. Some recent parameter modifications may have been lost.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ The control was switched off very fast while a parameter was being modified.</li> </ul>
F0158: Parameter Table Fault	There was a problem during the initialization, during the parameter table loading routine. All the parameters were lost and the factory settings were loaded.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Firmware updating fault.</li> <li>■ Defective control board.</li> </ul>
A0159: Incompatible HMI	Incompatible HMI	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ HMI of another product being used.</li> </ul>
F0160: Safety Stop Relays	STO function (Safe Torque Off) relay fault.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ One of the relays is defective or it does not have +24 V applied to its coil.</li> </ul>
A0163: AI1 Broken Cable	It indicates that the AI1 current (4-20 mA or 20-4 mA) reference is out of the 4 to 20 mA range.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Broken AI1 cable.</li> <li>■ Bad contact at the connection of the signal to the terminal strip.</li> </ul>
A0164: AI2 Broken Cable	It indicates that the AI2 current (4-20 mA or 20-4 mA) reference is out of the 4 to 20 mA range.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Broken AI2 cable.</li> <li>■ Bad contact at the connection of the signal to the terminal strip.</li> </ul>
A0168: Speed Error too High	Difference between Speed Reference and Effective Speed greater than the setting in P0360.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Inverter in Torque Current Limitation.</li> </ul>
F0169: Speed Error too High	Difference between Speed Reference and Effective Speed greater than the setting in P0360 for longer than P0361.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Inverter in Torque Current Limitation for too long.</li> </ul>
A0170: Safety Stop	The STO function (Safe Torque Off) is active.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ The CFW700 went to the STO state.</li> </ul>

Fault/Alarm	Description	Possible Causes
A0177: Fan Replacement	Fan replacement alarm (P0045 > 50000 hours). <b>Note:</b> This function can be disabled by setting P0354 = 0.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ The heatsink fan maximum number of operating hours has been reached.</li> </ul>
F0179: Heatsink Fan Speed Fault	This fault indicates a problem with the heatsink fan. <b>Note:</b> This function can be disabled by setting P0354 = 0.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Dirt on the blades and in the bearings of the fan.</li> <li>■ Defective fan.</li> <li>■ Defective fan power supply connection.</li> </ul>
F0182: Pulse Feedback Fault	It indicates a fault in the output pulses feedback.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Defect in the inverter internal circuitry.</li> <li>■ Inverter operating without motor.</li> </ul>
F0183: IGBT Overload + Temperature	Overtemperature related to the IGBT overload protection.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Too high inverter surrounding temperature.</li> <li>■ Operation with frequencies &lt; 10 kHz with overload.</li> </ul>
F0185: Pre-Charge Contactor Fault	It indicates a fault at the pre-charge contactor.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Defective pre-charge contactor.</li> <li>■ Open command fuse.</li> <li>■ Phase loss at the L1/R or L2/S input.</li> </ul>
F0228: Serial Communication Timeout	■ Refer to the RS-232 / RS-485 Serial Communication Manual <sup>(3)</sup> .	
F0233: CAN interface without power supply	■ Refer to the CANopen Communication Manual and/or the DeviceNet Communication Manual <sup>(3)</sup> .	
F0234: Bus Off		
F0235: CANopen Communication Error	■ Refer to the CANopen Communication Manual <sup>(3)</sup> .	
F0236: Idle Master	■ Refer to the DeviceNet Communication Manual <sup>(3)</sup> .	
F0237: DeviceNet Connection Timeout		
F0238: <sup>(2)</sup> Profibus DP Interface in Clear Mode	It indicates that the inverter received a command from the Profibus DP network master to enter the clear mode.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Verify the network master status, making sure it is in the execution mode (Run).</li> <li>■ The fault indication will occur if P0313 = 5.</li> <li>■ Refer to the Profibus DP communication manual for more information<sup>(3)</sup>.</li> </ul>
F0239: <sup>(2)</sup> Offline Profibus DP Interface	It indicates an interruption in the communication between the Profibus DP network master and the inverter.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Verify whether the network master is correctly configured and operating normally.</li> <li>■ Verify the network installation in a general manner - cable routing, grounding.</li> <li>■ The fault indication will occur if P0313 = 5.</li> <li>■ Refer to the Profibus DP communication manual for more information<sup>(3)</sup>.</li> </ul>
F0240: <sup>(2)</sup> Profibus DP Module Access Error	It indicates an error in the access to the Profibus DP communication module data.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Verify whether the Profibus DP module is correctly fit into the slot 3.</li> <li>■ The fault indication will occur if P0313 = 5.</li> <li>■ Refer to the Profibus DP communication manual for more information<sup>(3)</sup>.</li> </ul>

Fault/Alarm	Description	Possible Causes
A0702: Disabled Inverter	■ Refer to the SoftPLC Manual <sup>(8)</sup> .	
A0704: Two Enabled Movements		
A0706: Reference not Programmed for SoftPLC		
F0711: Fault in the Execution of the SoftPLC	Fault in the execution of the SoftPLC.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Incompatible applicative.</li> <li>■ Fault during upload of the applicative.</li> </ul>

## Notes:

(1) Very long motor cables, with more than 100 m (328.08 ft), presents a high parasitic capacitance to the ground. The circulation of a leakage current through this capacitance may cause the activation of the ground fault circuit, and consequently an F0074 trip immediately after the inverter enabling.

## POSSIBLE SOLUTION:

To reduce the switching frequency (P0297).

(2) With the Profibus DP module connected into the slot 3 (XC43).

(3) Manual available for download on the website: [www.weg.net](http://www.weg.net).



### NOTE!

The user parameters (P1010 to P1059), faults (F0750 to F0799) and alarms (A0750 to A0799) related to PID Control applications, Electronic Potentiometer (E.P.), Multispeed, Three-Wire Control (Start/Stop), Forward and Reverse, and Special Functions of combined use are only described in Chapter 19 APPLICATIONS on page 19-1.



### ATTENTION!

A bad contact in the HMI cable, or electric noise in the installation, can cause a failure in the communication between the HMI and the control board. In such case, the operation through the HMI becomes impossible and the HMI indicates the following message on the display:

Conn  
Lost





# **Referencia Rápida de los Parámetros, Fallas y Alarmas**

Série: CFW700

Español

Documento: 10000849536 / 04

Versión de Software: 2.0X

Data: 01/2017



**REFERENCIA RÁPIDA DE LOS PARÁMETROS, FALLAS Y ALARMAS**

Parámetro	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Propiedad	Grupos	Pag.
<b>P0000</b>	Acceso a los Parámetros	0 a 9999	0				5-1
<b>P0001</b>	Referencia de Velocidad	0 a 18000 rpm			ro	READ	16-1
<b>P0002</b>	Velocidad del Motor	0 a 18000 rpm			ro	READ	16-1
<b>P0003</b>	Corriente del Motor	0,0 a 4500,0 A			ro	READ	16-1
<b>P0004</b>	Tensión Bus CC (U <sub>g</sub> )	0 a 2000 V			ro	READ	16-2
<b>P0005</b>	Frecuencia del Motor	0,0 a 1020,0 Hz			ro	READ	16-2
<b>P0006</b>	Estado del Convertidor de Frecuencia	0 = Ready (Listo) 1 = Run (Ejecución) 2 = Subtensión 3 = Falla 4 = Autoajuste 5 = Configuración 6 = Frenado CC 7 = STO			ro	READ	16-2
<b>P0007</b>	Tensión de Salida	0 a 2000 V			ro	READ	16-3
<b>P0009</b>	Torque (Par) en el Motor	-1000,0 a 1000,0 %			ro	READ	16-3
<b>P0010</b>	Potencia de Salida	0,0 a 6553,5 kW			ro	READ	16-4
<b>P0011</b>	Cos phi de Salida	0,00 a 1,00			ro	READ	16-4
<b>P0012</b>	Estado DI8 a DI1	Bit 0 = DI1 Bit 1 = DI2 Bit 2 = DI3 Bit 3 = DI4 Bit 4 = DI5 Bit 5 = DI6 Bit 6 = DI7 Bit 7 = DI8			ro	READ, I/O	13-9
<b>P0013</b>	Estado DO5 a DO1	Bit 0 = DO1 Bit 1 = DO2 Bit 2 = DO3 Bit 3 = DO4 Bit 4 = DO5			ro	READ, I/O	13-14
<b>P0014</b>	Valor de AO1	0,00 a 100,00 %			ro	READ, I/O	13-5
<b>P0015</b>	Valor de AO2	0,00 a 100,00 %			ro	READ, I/O	13-5
<b>P0018</b>	Valor de AI1	-100,00 a 100,00 %			ro	READ, I/O	13-1
<b>P0019</b>	Valor de AI2	-100,00 a 100,00 %			ro	READ, I/O	13-1
<b>P0022</b>	Valor de la Entrada en Frecuencia	3,0 a 6500,0 Hz			ro	READ	13-23
<b>P0023</b>	Versión de Software	0,00 a 655,35			ro	READ	6-1
<b>P0028</b>	Configuración Accesorios	0000h a FFFFh			ro	READ	6-2
<b>P0029</b>	Config. HW Potencia	Bit 0 a 5 = Corriente Nom. Bit 6 y 7 = Tensión Nom. Bit 8 = Filtro Bit 9 = Relé Seguridad Bit 10 = (0)24 V/ (1) Bus CC Bit 11 = Siempre 0 Bit 12 = IGBT Frenado Bit 13 = Especial Bit 14 y 15 = Reservado			ro	READ	6-2
<b>P0030</b>	Temperatura IGBTs	-20,0 a 150,0 °C			ro	READ	15-3





Parámetro	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Propiedad	Grupos	Pag.
P0034	Temperatura Aire Interno	-20,0 a 150,0 °C			ro	READ	15-3
P0036	Velocidad del Ventilador	0 a 15000 rpm			ro	READ	16-5
P0037	Sobrecarga del Motor	0 a 100 %			ro	READ	16-5
P0038	Velocidad del Encoder	0 a 65535 rpm			ro	READ	16-5
P0039	Contador Pulsos Encoder	0 a 40000			ro	READ	16-6
P0042	Horas Energizado	0 a 65535 h			ro	READ	16-6
P0043	Horas Habilitado	0,0 a 6553,5 h			ro	READ	16-6
P0044	Contador kWh	0 a 65535 kWh			ro	READ	16-6
P0045	Horas Ventil. Encendido	0 a 65535 h			ro	READ	16-7
P0048	Alarma Actual	0 a 999			ro	READ	16-7
P0049	Falla Actual	0 a 999			ro	READ	16-7
P0050	Última Falla	0 a 999			ro	READ	16-8
P0054	Segunda Falla	0 a 999			ro	READ	16-8
P0058	Tercera Falla	0 a 999			ro	READ	16-8
P0062	Cuarta Falla	0 a 999			ro	READ	16-8
P0066	Quinta Falla	0 a 999			ro	READ	16-9
P0090	Corriente Última Falla	0,0 a 4500,0 A			ro	READ	16-9
P0091	Bus CC Última Falla	0 a 2000 V			ro	READ	16-9
P0092	Velocidad Última Falla	0 a 18000 rpm			ro	READ	16-9
P0093	Referencia Última Falla	0 a 18000 rpm			ro	READ	16-10
P0094	Frecuencia Última Falla	0,0 a 1020,0 Hz			ro	READ	16-10
P0095	Tensión Motor Última Falla	0 a 2000 V			ro	READ	16-10
P0096	Estado DIx Última Falla	Bit 0 = DI1 Bit 1 = DI2 Bit 2 = DI3 Bit 3 = DI4 Bit 4 = DI5 Bit 5 = DI6 Bit 6 = DI7 Bit 7 = DI8			ro	READ	16-10
P0097	Estado DOx Última Falla	Bit 0 = DO1 Bit 1 = DO2 Bit 2 = DO3 Bit 3 = DO4 Bit 4 = DO5			ro	READ	16-11
P0100	Tiempo de Aceleración	0,0 a 999,0 s	20,0 s			BASIC	12-1
P0101	Tiempo de Desaceleración	0,0 a 999,0 s	20,0 s			BASIC	12-1
P0102	Tiempo Aceleración 2ª Rampa	0,0 a 999,0 s	20,0 s				12-1
P0103	Tiempo Desaceleración 2ª Rampa	0,0 a 999,0 s	20,0 s				12-1
P0104	Tipo del Rampa	0 = Lineal 1 = Curva S	0				12-2

Parámetro	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Propiedad	Grupos	Pag.
<b>P0105</b>	Selección 1ª / 2ª Rampa	0 = 1ª Rampa 1 = 2ª Rampa 2 = Dlx 3 = Serial 4 = CO/DN/DP 5 = SoftPLC	2		cfg		12-3
<b>P0120</b>	Backup de la Ref. Velocidad	0 = Inactiva 1 = Activa	1				12-3
<b>P0121</b>	Referencia por la HMI	0 a 18000 rpm	90 rpm				12-4
<b>P0122</b>	Referencia JOG/JOG+	0 a 18000 rpm	150 (125) rpm				12-4
<b>P0123</b>	Referencia JOG-	0 a 18000 rpm	150 (125) rpm		Vectorial		12-5
<b>P0132</b>	Nivel Máximo Sobrevelocidad	0 a 100 %	10 %		cfg		12-5
<b>P0133</b>	Velocidad Mínima	0 a 18000 rpm	90 (75) rpm			BASIC	12-6
<b>P0134</b>	Velocidad Máxima	0 a 18000 rpm	1800 (1500) rpm			BASIC	12-6
<b>P0135</b>	Corriente Máxima Salida	0,2 a 2xI <sub>nom-HD</sub>	1,5xI <sub>nom-HD</sub>		V/f, VVW	BASIC	9-7
<b>P0136</b>	Boost de Torque (Par) Manual	0 a 9	De acuerdo con el modelo del Convertidor de Frecuencia		V/f	BASIC	9-2
<b>P0137</b>	Boost de Torque (Par) Automático	0,00 a 1,00	0,00		V/f		9-2
<b>P0138</b>	Compensación Deslizamiento	-10,0 a 10,0 %	0,0 %		V/f		9-3
<b>P0139</b>	Filtro Corriente Salida	0,0 a 16,0 s	0,2 s		V/f, VVW		9-4
<b>P0142</b>	Tensión Salida Máxima	0,0 a 100,0 %	100,0 %		cfg, Adj		9-5
<b>P0143</b>	Tensión Salida Intermediaria	0,0 a 100,0 %	50,0 %		cfg, Adj		9-5
<b>P0144</b>	Tensión Salida en 3 Hz	0,0 a 100,0 %	8,0 %		cfg, Adj		9-5
<b>P0145</b>	Velocidad Inicio Debilitamiento Campo	0 a 18000 rpm	1800 rpm		cfg, Adj		9-5
<b>P0146</b>	Velocidad Intermediaria	0 a 18000 rpm	900 rpm		cfg, Adj		9-5
<b>P0150</b>	Tipo Regulador Ud/Vf	0 = Hold Rampa 1 = Acelera Rampa	0		cfg, V/f, VVW		9-10
<b>P0151</b>	Nivel Regulador Ud/Vf	339 a 1000 V	800 V		V/f, VVW		9-11
<b>P0152</b>	Ganancia Proporcional Regulador Ud	0,00 a 9,99	1,50		V/f, VVW		9-11
<b>P0153</b>	Nivel de Actuación del Frenado Reostático	339 a 1000 V	748 V				14-1
<b>P0156</b>	Corriente Sobrecarga 100 %	0,1 a 1,5xI <sub>nom-ND</sub>	1,05xI <sub>nom-ND</sub>				15-4
<b>P0157</b>	Corriente Sobrecarga 50 %	0,1 a 1,5xI <sub>nom-ND</sub>	0,9xI <sub>nom-ND</sub>				15-4
<b>P0158</b>	Corriente Sobrecarga 5 %	0,1 a 1,5xI <sub>nom-ND</sub>	0,65xI <sub>nom-ND</sub>				15-4

Parámetro	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Propiedad	Grupos	Pag.
P0159	Clase Térmica Motor	0 = Clase 5 1 = Clase 10 2 = Clase 15 3 = Clase 20 4 = Clase 25 5 = Clase 30 6 = Clase 35 7 = Clase 40 8 = Clase 45	1		cfg		15-5
P0160	Optimización Regulador Velocidad	0 = Normal 1 = Saturado	0		cfg, Vectorial		11-13
P0161	Ganancia Proporcional Velocidad	0,0 a 63,9	7,4		Vectorial		11-13
P0162	Ganancia Integral Velocidad	0,000 a 9,999	0,023		Vectorial		11-13
P0163	Offset Referencia LOC	-999 a 999	0		Vectorial		11-14
P0164	Offset Referencia REM	-999 a 999	0		Vectorial		11-14
P0165	Filtro de Velocidad	0,012 a 1,000 s	0,012 s		Vectorial		11-14
P0166	Ganancia Diferencial Velocidad	0,00 a 7,99	0,00		Vectorial		11-15
P0167	Ganancia Proporcional Corriente	0,00 a 1,99	0,50		Vectorial		11-15
P0168	Ganancia Integral Corriente	0,000 a 1,999	0,010		Vectorial		11-15
P0169	Máxima Corriente Torque (Par) +	0,0 a 350,0 %	125,0 %		Vectorial		11-22
P0170	Máxima Corriente Torque (Par) -	0,0 a 350,0 %	125,0 %		Vectorial		11-22
P0175	Ganancia Proporcional Flujo	0,0 a 31,9	2,0		Vectorial		11-16
P0176	Ganancia Integral Flujo	0,000 a 9,999	0,020		Vectorial		11-16
P0178	Flujo Nominal	0 a 120 %	100 %		Vectorial		11-16
P0180	Iq* luego del I/f	0 a 350 %	10 %		Sless		11-17
P0182	Velocidad p/ Actuación I/f	0 a 90 rpm	18 rpm		Sless		11-17
P0183	Corriente en el Modo I/f	0 a 9	1		Sless		11-18
P0184	Modo Regulación Tensión CC	0 = Con pérdidas 1 = Sin pérdidas 2 = Hab. /Deshabilita Dlx	1		cfg, Vectorial		11-24
P0185	Nivel Regulación Ud	339 a 1000 V	800 V		Vectorial		11-25
P0186	Ganancia Proporcional Ud	0,0 a 63,9	26,0		Vectorial		11-25
P0187	Ganancia Integral Ud	0,000 a 9,999	0,010		Vectorial		11-25
P0190	Tensión Salida Máxima	0 a 600 V	440 V		Vectorial		11-17
P0191	Búsqueda del Cero Encoder	0 = Inactivo 1 = Activa	0				12-20
P0192	Estado Búsqueda Cero Encoder	0 = Inactiva 1 = Concluido	0		ro	READ	12-20
P0200	Contraseña	0 = Inactiva 1 = Activa 2 = Modificar Contraseña	1			HMI	5-2

Parámetro	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Propiedad	Grupos	Pag.
<b>P0202</b>	Tipo de Control	0 = V/f 60 Hz 1 = V/f 50 Hz 2 = V/f Ajustable 3 = VVW 4 = Sensorless 5 = Encoder	0		cfg		9-5
<b>P0204</b>	Cargar/Guardar Parámetro	0 = Sin Función 1 = Sin Función 2 = Reset P0045 3 = Reset P0043 4 = Reset P0044 5 = Carga 60 Hz 6 = Carga 50 Hz 7 = Carga Usuario 1 8 = Carga Usuario 2 9 = Guarda Usuario 1 10 = Guarda Usuario 2	0		cfg		7-1
<b>P0205</b>	Selección Parámetro Principal	0 a 1199	2			HMI	5-3
<b>P0206</b>	Selección Parámetro Secundario	0 a 1199	1			HMI	5-3
<b>P0207</b>	Selección Parámetro Barra Gráfica	0 a 1199	3			HMI	5-3
<b>P0208</b>	Factor Escala Display Principal	0,1 a 1000,0 %	100,0 %			HMI	5-4
<b>P0209</b>	Unidad de Ingeniería del Display Principal	0 = Ninguna 1 = V 2 = A 3 = rpm 4 = s 5 = ms 6 = N 7 = m 8 = Nm 9 = mA 10 = % 11 = °C 12 = CV 13 = Hz 14 = HP 15 = h 16 = W 17 = kW 18 = kWh 19 = H 20 = Conforme P0510 21 = Conforme P0512 22 = Conforme P0514 23 = Conforme P0516	3			HMI	5-4
<b>P0210</b>	Forma de Indicación del Display Principal	0 = wxyz 1 = wxy.z 2 = wx.yz 3 = w.xyz 4 = Conforme P0511 5 = Conforme P0513 6 = Conforme P0515 7 = Conforme P0517	0			HMI	5-4
<b>P0211</b>	Factor Escala Display Secundario	0,1 a 1000,0 %	100,0 %			HMI	5-4

Parámetro	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Propiedad	Grupos	Pag.
P0212	Forma de Indicación del Display Secundario	0 = wxyz 1 = wxy.z 2 = wx.yz 3 = w.xyz 4 = Conforme P0511 5 = Conforme P0513 6 = Conforme P0515 7 = Conforme P0517	0			HMI	5-4
P0213	Fondo de Escala Modo Barra	1 a 65535	1			HMI	5-5
P0216	Iluminación Display HMI	0 a 15	15			HMI	5-5
P0217	Bloqueo por Velocidad Nula	0 = Inactivo 1 = Activo (N* y N) 2 = Activo (N*)	0		cfg		12-7
P0218	Salida Bloqueo Velocidad Nula	0 = Referencia o Velocidad 1 = Referencia	0				12-7
P0219	Tiempo con Velocidad Nula	0 a 999 s	0 s				12-8
P0220	Selección Fuente LOC/ REM	0 = Siempre LOC 1 = Siempre REM 2 = Tecla LR (LOC) 3 = Tecla LR (REM) 4 = Dlx 5 = Serial LOC 6 = Serial REM 7 = CO/DN/DP LOC 8 = CO/DN/DP REM 9 = SoftPLC LOC 10 = SoftPLC REM	2		cfg	I/O	13-24
P0221	Selección Referencia LOC	0 = HMI 1 = AI1 2 = AI2 3 = Suma Als > 0 4 = Suma Als 5 = Serial 6 = CO/DN/DP 7 = SoftPLC	0		cfg	I/O	13-24
P0222	Selección Referencia REM	Ver opciones en P0221	1		cfg	I/O	13-24
P0223	Selección Giro LOC	0 = Horario 1 = Antihorario 2 = Tecla SG (H) 3 = Tecla SG (AH) 4 = Dlx 5 = Serial (H) 6 = Serial (AH) 7 = CO/DN/DP (H) 8 = CO/DN/DP (AH) 9 = SoftPLC (H) 10 = SoftPLC (AH) 11 = Polaridad AI2	2		cfg	I/O	13-25
P0224	Selección Gira/Para LOC	0 = Teclas I, O 1 = Dlx 2 = Serial 3 = CO/DN/DP 4 = SoftPLC	0		cfg	I/O	13-25

Parámetro	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Propiedad	Grupos	Pag.
<b>P0225</b>	Selección JOG LOC	0 = Inactivo 1 = Tecla JOG 2 = Dlx 3 = Serial 4 = CO/DN/DP 5 = SoftPLC	1		cfg	I/O	13-26
<b>P0226</b>	Selección Giro REM	Ver opciones en P0223	4		cfg	I/O	13-25
<b>P0227</b>	Selección Gira/Para REM	0 = Teclas I, O 1 = Dlx 2 = Serial 3 = CO/DN/DP 4 = SoftPLC	1		cfg	I/O	13-25
<b>P0228</b>	Selección JOG REM	Ver opciones en P0225	2		cfg	I/O	13-26
<b>P0229</b>	Selección Modo Parada	0 = Por Rampa 1 = Por Inercia 2 = Parada Rápida 3 = Por Rampa Iq = 0 4 = Parada Rápida Iq = 0	0		cfg		13-26
<b>P0230</b>	Zona Muera (Als)	0 = Inactiva 1 = Activa	0			I/O	13-1
<b>P0231</b>	Función de la Señal AI1	0 = Referencia Velocidad 1 = N° sin Rampa 2 = Máx. Corr. Torque (Par) 3 = SoftPLC 4 = PTC 5 = Función 1 Aplicación 6 = Función 2 Aplicación 7 = Función 3 Aplicación 8 = Función 4 Aplicación 9 = Función 5 Aplicación 10 = Función 6 Aplicación 11 = Función 7 Aplicación 12 = Función 8 Aplicación	0		cfg	I/O	13-2
<b>P0232</b>	Ganancia de la Entrada AI1	0,000 a 9,999	1,000			I/O	13-3
<b>P0233</b>	Señal de la Entrada AI1	0 = 0 a 10 V / 20 mA 1 = 4 a 20 mA 2 = 10 V / 20 mA a 0 3 = 20 a 4 mA 4 = -10 a 10 V	0		cfg	I/O	13-4
<b>P0234</b>	Offset de la Entrada AI1	-100,00 a 100,00 %	0,00 %			I/O	13-3
<b>P0235</b>	Filtro de la Entrada AI1	0,00 a 16,00 s	0,00 s			I/O	13-3
<b>P0236</b>	Función de la Señal AI2	Ver opciones en P0231	0		cfg	I/O	13-2
<b>P0237</b>	Ganancia de la Entrada AI2	0,000 a 9,999	1,000			I/O	13-3
<b>P0238</b>	Señal de la Entrada AI2	0 = 0 a 10 V / 20 mA 1 = 4 a 20 mA 2 = 10 V / 20 mA a 0 3 = 20 a 4 mA 4 = -10 a 10 V	0		cfg	I/O	13-4
<b>P0239</b>	Offset de la Entrada AI2	-100,00 a 100,00 %	0,00 %			I/O	13-3
<b>P0240</b>	Filtro de la Entrada AI2	0,00 a 16,00 s	0,00 s			I/O	13-3



Parámetro	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Propiedad	Grupos	Pag.
P0246	Configuración de la Entrada en Frecuencia	0 = Inactiva 1 = DI3 2 = DI4	0		cfg		13-23
P0251	Función de la Salida AO1	0 = Referencia Velocidad 1 = Referencia Total 2 = Velocidad Real 3 = Ref. Corr. Torque (Par) 4 = Corr. Torque (Par) 5 = Corriente de Salida 6 = Corriente Activa 7 = Potencia de Salida 8 = Corr. Torque (Par) > 0 9 = Torque (Par) Motor 10 = SoftPLC 11 = PTC 12 = Ixt Motor 13 = Velocidad Encoder 14 = Contenido P0696 15 = Contenido P0697 16 = Corriente Id* 17 = Función 1 Aplicación 18 = Función 2 Aplicación 19 = Función 3 Aplicación 20 = Función 4 Aplicación 21 = Función 5 Aplicación 22 = Función 6 Aplicación 23 = Función 7 Aplicación 24 = Función 8 Aplicación	2			I/O	13-6
P0252	Ganancia de Salida AO1	0,000 a 9,999	1,000			I/O	13-6
P0253	Señal de la Salida AO1	0 = 0 a 10 V / 20 mA 1 = 4 a 20 mA 2 = 10 V / 20 mA a 0 3 = 20 a 4 mA	0		cfg	I/O	13-8
P0254	Función de la Salida AO2	Ver opciones en P0251	5				13-6
P0255	Ganancia de la Salida AO2	0,000 a 9,999	1,000			I/O	13-6
P0256	Señal de la Salida AO2	0 = 0 a 10 V / 20 mA 1 = 4 a 20 mA 2 = 10 V / 20 mA a 0 3 = 20 a 4 mA	0		cfg	I/O	13-8

Parámetro	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Propiedad	Grupos	Pag.
<b>P0263</b>	Función de la Entrada DI1	0 = Sin Función 1 = Gira/Para 2 = Habilita General 3 = Parada Rápida 4 = Sentido de Giro 5 = LOC/REM 6 = JOG 7 = SoftPLC 8 = 2ª Rampa 9 = Velocidad/Torque (Par) 10 = JOG + 11 = JOG - 12 = Sin Alarma Externa 13 = Sin Falla Externa 14 = Reset 15 = Deshabilita FlyStart 16 = Regulador Bus CC 17 = Bloquea Programa 18 = Carga Usuario 1 19 = Carga Usuario 2 20 = Función 1 Aplicación 21 = Función 2 Aplicación 22 = Función 3 Aplicación 23 = Función 4 Aplicación 24 = Función 5 Aplicación 25 = Función 6 Aplicación 26 = Función 7 Aplicación 27 = Función 8 Aplicación 28 = Función 9 Aplicación 29 = Función 10 Aplicación 30 = Función 11 Aplicación 31 = Función 12 Aplicación	1		cfg	I/O	13-10
<b>P0264</b>	Función de la Entrada DI2	Ver opciones en P0263	4		cfg	I/O	13-10
<b>P0265</b>	Función de la Entrada DI3	Ver opciones en P0263	0		cfg	I/O	13-10
<b>P0266</b>	Función de la Entrada DI4	Ver opciones en P0263	0		cfg	I/O	13-10
<b>P0267</b>	Función de la Entrada DI5	Ver opciones en P0263	6		cfg	I/O	13-10
<b>P0268</b>	Función de la Entrada DI6	Ver opciones en P0263	8		cfg	I/O	13-10
<b>P0269</b>	Función de la Entrada DI7	Ver opciones en P0263	0		cfg	I/O	13-10
<b>P0270</b>	Función de la Entrada DI8	Ver opciones en P0263	0		cfg	I/O	13-10





Parámetro	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Propiedad	Grupos	Pag.
P0275	Función de la Salida DO1 (RL1)	0 = Sin Función 1 = N* > Nx 2 = N > Nx 3 = N < Ny 4 = N = N* 5 = Velocidad Nula 6 = Is > lx 7 = Is < lx 8 = Torque (Par) > Tx 9 = Torque (Par) < Tx 10 = Remoto 11 = Run 12 = Ready 13 = Sin Falla 14 = Sin F0070 15 = Sin F0071 16 = Sin F0006/21/22 17 = Sin F0051 18 = Sin F0072 19 = 4-20 mA OK 20 = Contenido P0695 21 = Sentido Horario 22 = Ride-Through 23 = Precarga OK 24 = Con Falla 25 = Horas Habilitado > Hx 26 = SoftPLC 27 = N > Nx/Nt > Nx 28 = F > Fx (1) 29 = F > Fx (2) 30 = STO 31 = Sin F0160 32 = Sin Alarma 33 = Sin Falla/Alarma 34 = Función 1 Aplicación 35 = Función 2 Aplicación 36 = Función 3 Aplicación 37 = Función 4 Aplicación 38 = Función 5 Aplicación 39 = Función 6 Aplicación 40 = Función 7 Aplicación 41 = Función 8 Aplicación 42 = Autoajuste	13		cfg	I/O	13-16
P0276	Función de la Salida DO2	Ver opciones en P0275	2		cfg	I/O	13-16
P0277	Función de la Salida DO3	Ver opciones en P0275	1		cfg	I/O	13-16
P0278	Función de la Salida DO4	Ver opciones en P0275	0		cfg	I/O	13-16
P0279	Función de la Salida DO5	Ver opciones en P0275	0		cfg	I/O	13-16
P0281	Frecuencia Fx	0,0 a 300,0 Hz	4,0 Hz				13-20
P0282	Histerese Fx	0,0 a 15,0 Hz	2,0 Hz				13-21
P0287	Histerese Nx / Ny	0 a 900 rpm	18 (15) rpm				13-21

Parámetro	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Propiedad	Grupos	Pag.
P0288	Velocidad Nx	0 a 18000 rpm	120 (100) rpm				13-21
P0289	Velocidad Ny	0 a 18000 rpm	1800 (1500) rpm				13-21
P0290	Corriente Ix	0 a 2xI <sub>nom-ND</sub>	1,0xI <sub>nom-ND</sub>				13-21
P0291	Velocidad Nula	0 a 18000 rpm	18 (15) rpm				13-22
P0292	Rango para N = N*	0 a 18000 rpm	18 (15) rpm				13-22
P0293	Par (Torque) Tx	0 a 200 %	100 %				13-22
P0294	Horas Hx	0 a 6553 h	4320 h				13-22
P0295	Corriente Nominal ND / HD del VFD	0 = 2 A / 2 A 1 = 3,6 A / 3,6 A 2 = 5 A / 5 A 3 = 6 A / 5 A 4 = 7 A / 5,5 A 5 = 7 A / 7 A 6 = 10 A / 8 A 7 = 10 A / 10 A 8 = 13 A / 11 A 9 = 13,5 A / 11 A 10 = 16 A / 13 A 11 = 17 A / 13,5 A 12 = 24 A / 19 A 13 = 24 A / 20 A 14 = 28 A / 24 A 15 = 31 A / 25 A 16 = 33,5 A / 28 A 17 = 38 A / 33 A 18 = 45 A / 36 A 19 = 45 A / 38 A 20 = 54 A / 45 A 21 = 58,5 A / 47 A 22 = 70 A / 56 A 23 = 70,5 A / 61 A 24 = 86 A / 70 A 25 = 88 A / 73 A 26 = 105 A / 86 A 27 = 105 A / 88 A 28 = 142 A / 115 A 29 = 180 A / 142 A 30 = 211 A / 180 A 31 = 2,9 A / 2,7 A 32 = 4,2 A / 3,8 A 33 = 7 A / 6,5 A 34 = 10 A / 9 A 35 = 12 A / 10 A 36 = 17 A / 17 A 37 = 22 A / 19 A 38 = 27 A / 22 A 39 = 32 A / 27 A 40 = 44 A / 36 A 41 = 53 A / 44 A 42 = 63 A / 53 A 43 = 80 A / 66 A 44 = 107 A / 90 A 45 = 125 A / 107 A 46 = 150 A / 122 A		ro	READ	6-6	

Parámetro	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Propiedad	Grupos	Pag.
<b>P0296</b>	Tensión Nominal de la Red	0 = 200 / 240 V 1 = 380 V 2 = 400 / 415 V 3 = 440 / 460 V 4 = 480 V 5 = 500 / 525 V 6 = 550 / 575 V 7 = 600 V	De acuerdo con el modelo del Convertidor de Frecuencia		cfg		6-7
<b>P0297</b>	Frecuencia de Conmutación	0 = 1,25 kHz 1 = 2,5 kHz 2 = 5,0 kHz 3 = 10,0 kHz 4 = 2,0 kHz	De acuerdo con el modelo del Convertidor de Frecuencia		cfg		6-7
<b>P0298</b>	Aplicación	0 = Uso Normal (ND) 1 = Uso Pesado (HD)	0		cfg		6-8
<b>P0299</b>	Tiempo Frenado – Arranque	0,0 a 15,0 s	0,0 s		V/f, VVW, Sless		12-16
<b>P0300</b>	Tiempo Frenado – Parada	0,0 a 15,0 s	0,0 s		V/f, VVW, Sless		12-16
<b>P0301</b>	Velocidad de Inicio	0 a 450 rpm	30 rpm		V/f, VVW, Sless		12-18
<b>P0302</b>	Tensión Frenado CC	0,0 a 10,0 %	2,0 %		V/f, VVW		12-18
<b>P0303</b>	Velocidad Rechazada 1	0 a 18000 rpm	600 rpm				12-19
<b>P0304</b>	Velocidad Rechazada 2	0 a 18000 rpm	900 rpm				12-19
<b>P0305</b>	Velocidad Rechazada 3	0 a 18000 rpm	1200 rpm				12-19
<b>P0306</b>	Rango Rechazado	0 a 750 rpm	0 rpm				12-19
<b>P0308</b>	Dirección Serial	1 a 247	1			NET	17-1
<b>P0310</b>	Tasa Comunicación Serial	0 = 9600 bits/s 1 = 19200 bits/s 2 = 38400 bits/s 3 = 57600 bits/s	1			NET	17-1
<b>P0311</b>	Configuración Bytes Serial	0 = 8 bits, sin, 1 1 = 8 bits, par, 1 2 = 8 bits, impar, 1 3 = 8 bits, sin, 2 4 = 8 bits, par, 2 5 = 8 bits, impar, 2	1			NET	17-1
<b>P0313</b>	Acción para el Error de Comunicación	0 = Inactivo 1 = Para por Rampa 2 = Deshabilita General 3 = Va para modo LOC 4 = LOC y Mantenga Habil. 5 = Causa Falla	1			NET	17-3
<b>P0314</b>	Watchdog Serial	0,0 a 999,0 s	0,0 s			NET	17-1
<b>P0316</b>	Estado Interf. Serial	0 = Inactivo 1 = Activo 2 = Error Watchdog			ro	NET	17-1
<b>P0317</b>	Start-up Orientado	0 = No 1 = Sí	0		cfg	STARTUP	7-2

Parámetro	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Propiedad	Grupos	Pag.
<b>P0318</b>	Función Copy MemCard	0 = Inactiva 1 = Conv. → MMF 2 = MMF → Conv. 3 = Sinc. Conv. → MMF 4 = Formata MMF 5 = Copiar Prog. SofPLC 6 = Salvar Prog. SoftPLC	0		cfg		7-3
<b>P0320</b>	FlyStart/Ride-Through	0 = Inactivas 1 = FlyStar 2 = FS/RT 3 = Ride-Through	0		cfg		12-8
<b>P0321</b>	Ud para Falta de la Red	178 a 770 V	505 V		Vectorial		12-14
<b>P0322</b>	Ud para Ride-Through	178 a 770 V	490 V		Vectorial		12-14
<b>P0323</b>	Ud para Retorno de la Red	178 a 770 V	535 V		Vectorial		12-14
<b>P0325</b>	Ganancia Proporcional RT	0,0 a 63,9	22,8		Vectorial		12-15
<b>P0326</b>	Ganancia Integral RT	0,000 a 9,999	0,128		Vectorial		12-15
<b>P0327</b>	Rampa Corriente I/f – F.S.	0,000 a 1,000 s	0,070 s		Sless		12-10
<b>P0328</b>	Filtro Flying Start	0,000 a 1,000 s	0,085 s		Sless		12-10
<b>P0329</b>	Rampa Frecuencia I/f – F.S.	2,0 a 50,0	20,0		Sless		12-10
<b>P0331</b>	Rampa de Tensión	0,2 a 60,0 s	2,0 s		V/f, VVW		12-12
<b>P0332</b>	Tiempo Muerto	0,1 a 10,0 s	1,0 s		V/f, VVW		12-12
<b>P0340</b>	Tiempo Auto-Reset	0 a 255 s	0 s				15-8
<b>P0343</b>	Tiempo Auto-Reset	0 = Inactiva 1 = Activa	1		cfg		15-8
<b>P0344</b>	Configuración Limitación Corriente	0 = Hold – LR ON 1 = Desacelera – LR ON	1		cfg, V/f, VVW		9-7
<b>P0348</b>	Configuración Sobrecarga Motor	0 = Inactivo 1 = Falla/Alarma 2 = Falla 3 = Alarma	1		cfg		15-8
<b>P0349</b>	Nivel para Alarma Ixt	70 a 100 %	85 %		cfg		15-9
<b>P0350</b>	Configuración Sobrecarga IGBTs	0 = F c/red. Fs 1 = F/A c/red. Fs 2 = F s/red. Fs 3 = F/A s/red. Fs	1		cfg		15-9
<b>P0351</b>	Configuración Sobretemperatura Motor	0 = Inactivo 1 = Falla/Alarma 2 = Falla 3 = Alarma	1		cfg		15-10
<b>P0352</b>	Configuración Ventiladores	0 = VD-OFF, VI-OFF 1 = VD-ON, VI-ON 2 = VD-CT, VI-CT 3 = VD-CT, VI-OFF 4 = VD-CT, VI-ON 5 = VD-ON, VI-OFF 6 = VD-ON, VI-CT 7 = VD-OFF, VI-ON 8 = VD-OFF, VI-CT 9 = VD-CT, VI-CT * 10 = VD-CT, VI-OFF * 11 = VD-CT, VI-ON * 12 = VD-ON, VI-CT * 13 = VD-OFF, VI-CT *	2		cfg		15-11

Parámetro	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Propiedad	Grupos	Pag.
P0353	Configuración Sobretemperatura IGBT / Aire	0 = D-F/A, AR-F/A 1 = D-F/A, AR-F 2 = D-F, AR-F/A 3 = D-F, AR-F 4 = D-F/A, AR-F/A * 5 = D-F/A, AR-F * 6 = D-F, AR-F/A * 7 = D-F, AR-F *	0		cfg		15-12
P0354	Configuración Velocidad Ventilador	0 = Inactivo 1 = Falla	1		cfg		15-12
P0355	Configuración de la Falla F0185	0 = Inactiva 1 = Activa	1		cfg		15-13
P0356	Compensación Tiempo Muerto	0 = Inactiva 1 = Activa	1		cfg		15-13
P0357	Tiempo Falta Fase Red	0 a 60 s	3 s				15-13
P0358	Config. Falla Encoder	0 = Inactivas 1 = F0067 activa 2 = F0065, F0066 Activas 3 = Todas Activas	3		cfg, Enc		15-14
P0360	Histéresis de Velocidad	0,0 a 100,0 %	10,0 %		Vectorial		11-23
P0361	Tiempo con Velocidad diferente de la Referencia	0,0 a 999,0 s	0,0 s		Vectorial		11-24
P0372	Corriente Frenado CC (Sless)	0,0 a 90,0 %	40,0 %		Sless		12-18
P0397	Compensación Deslizamiento Regeneración	0 = Inactiva 1 = Activa	1		cfg, VVW		10-3
P0398	Factor Servicio del Motor	1,00 a 1,50	1,00		cfg	MOTOR	11-9
P0399	Rendimiento Nominal del Motor	50,0 a 99,9 %	67,0 %		cfg, VVW	MOTOR	10-3
P0400	Tensión Nominal del Motor	0 a 600 V	440 V		cfg	MOTOR	11-9
P0401	Corriente Nominal del Motor	0 a 1,3I <sub>nom-ND</sub>	1,0I <sub>nom-ND</sub>		cfg	MOTOR	11-9
P0402	Rotación Nominal del Motor	0 a 18000 rpm	1750 (1458) rpm		cfg	MOTOR	11-10
P0403	Frecuencia Nominal del Motor	0 a 300 Hz	60 (50) Hz		cfg	MOTOR	11-10

Parámetro	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Propiedad	Grupos	Pag.
<b>P0404</b>	Potencia Nominal del Motor	0 = 0,33 CV 1 = 0,50 CV 2 = 0,75 CV 3 = 1,0 CV 4 = 1,5 CV 5 = 2,0 CV 6 = 3,0 CV 7 = 4,0 CV 8 = 5,0 CV 9 = 5,5 CV 10 = 6,0 CV 11 = 7,5 CV 12 = 10,0 CV 13 = 12,5 CV 14 = 15,0 CV 15 = 20,0 CV 16 = 25,0 CV 17 = 30,0 CV 18 = 40,0 CV 19 = 50,0 CV 20 = 60,0 CV 21 = 75,0 CV 22 = 100,0 CV 23 = 125,0 CV 24 = 150,0 CV 25 = 175,0 CV	Motor <sub>max-ND</sub>		cfg	MOTOR	11-10
<b>P0405</b>	Numero de Pulsos del Encoder	100 a 9999 ppr	1024 ppr		cfg	MOTOR	11-11
<b>P0406</b>	Ventilación del Motor	0 = Autoventilado 1 = Independente 2 = Flujo Ótimo 3 = Protección Extendida	0		cfg	MOTOR	11-11
<b>P0407</b>	Factor Potencia Nominal Motor	0,50 a 0,99	0,68		cfg, VVW	MOTOR	9-13
<b>P0408</b>	Ejecutar Autoajuste	0 = No 1 = Sin Girar 2 = Girar para $I_m$ 3 = Girar para $T_m$ 4 = Estimar $T_m$	0		cfg, VVW, Vectorial	MOTOR	11-18
<b>P0409</b>	Resistencia del Estator	0,000 a 9,999 ohm	0,000 ohm		cfg, VVW, Vectorial	MOTOR	11-20
<b>P0410</b>	Corriente de Magnetización	0 a 1,25x $I_{nom-ND}$	$I_{nom-ND}$			MOTOR	11-20
<b>P0411</b>	Inductancia de Dispersión	0,00 a 99,99 mH	0,00 mH		cfg, Vectorial	MOTOR	11-20
<b>P0412</b>	Constante $T_r$	0,000 a 9,999 s	0,000 s		Vectorial	MOTOR	11-21
<b>P0413</b>	Constante $T_m$	0,00 a 99,99 s	0,00 s		Vectorial	MOTOR	11-21

Parámetro	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Propiedad	Grupos	Pag.
P0510	Unidad Ing. Ind. 1	0 = Ninguna 1 = V 2 = A 3 = rpm 4 = s 5 = ms 6 = N 7 = m 8 = Nm 9 = mA 10 = % 11 = °C 12 = CV 13 = Hz 14 = HP 15 = h 16 = W 17 = kW 18 = kWh 19 = H				HMI	5-6
P0511	Forma Indicación Ind. 1	0 = wxyz 1 = wxy.z 2 = wx.yz 3 = w.xyz	1			HMI	5-6
P0512	Unidad Ing. Ind. 2	Ver opciones en P0510	3			HMI	5-7
P0513	Forma Indicación Ind. 2	0 = wxyz 1 = wxy.z 2 = wx.yz 3 = w.xyz	0			HMI	5-7
P0514	Unidad Ing. Ind. 3	Ver opciones en P0510	0			HMI	5-8
P0515	Forma Indicación Ind. 3	0 = wxyz 1 = wxy.z 2 = wx.yz 3 = w.xyz	0			HMI	5-8
P0516	Unidad Ing. Ind. 4	Ver opciones en P0510	0			HMI	5-9
P0517	Forma Indicación Ind. 4	0 = wxyz 1 = wxy.z 2 = wx.yz 3 = w.xyz	0			HMI	5-9
P0588	Nivel de Máximo Torque	0 a 85 %	0 %		cfg, V/f		9-13
P0589	Nivel de Mínima Tensión Aplicada	40 a 80 %	40 %		cfg, V/f		9-13
P0590	Nivel de Mínima Velocidad	0 a 18000 rpm	600 (525) rpm		cfg, V/f		9-14
P0591	Histéresis para el Nivel Máximo de torque	0 a 30 %	10 %		cfg, V/f		9-14
P0613	Revisión del Firmware	-32768 a 32767	0		ro		16-8
P0614	Revisión de la PLD	-32768 a 32767	0		ro		16-8

Parámetro	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Propiedad	Grupos	Pag.
<b>P0680</b>	Estado Lógico	Bit 0 = Reservado Bit 1 = Comando Gira Bit 2 = Reservado Bit 3 = Reservado Bit 4 = En Parada Rápida Bit 5 = 2ª Rampa Bit 6 = Modo Configuración Bit 7 = Alarma Bit 8 = Eje Girando Bit 9 = Habilitado Bit 10 = Horario Bit 11 = JOG Bit 12 = Remoto Bit 13 = Subtensión Bit 14 = Reservado Bit 15 = Falla			ro	NET	17-3
<b>P0681</b>	Velocidad 13 Bits	-32768 a 32767			ro	NET	17-3
<b>P0682</b>	Control Serial	Bit 0 = Habilita Rampa Bit 1 = Habilita General Bit 2 = Girar Horario Bit 3 = Habilita JOG Bit 4 = Remoto Bit 5 = 2ª Rampa Bit 6 = Reservado Bit 7 = Reset de Falla Bit 8 a 15 = Reservado			ro	NET	17-1
<b>P0683</b>	Referencia Velocidad Serial	-32768 a 32767			ro	NET	17-1
<b>P0684</b>	Control CO/DN/DP	Ver opciones en P0682			ro	NET	17-1
<b>P0685</b>	Referencia Velocidad CO/ DN/DP	-32768 a 32767			ro	NET	17-1
<b>P0692</b>	Estados de Modo de Operación	0 a 65535	0		ro		16-8
<b>P0695</b>	Valor para DOx	Bit 0 = DO1 Bit 1 = DO2 Bit 2 = DO3 Bit 3 = DO4 Bit 4 = DO5	Bit 4			NET	17-3
<b>P0696</b>	Valor 1 para AOx	-32768 a 32767	0			NET	17-3
<b>P0697</b>	Valor 2 para AOx	-32768 a 32767	0			NET	17-3
<b>P0700</b>	Protocolo CAN	1 = CANopen 2 = DeviceNet	2			NET	17-1
<b>P0701</b>	Dirección CAN	0 a 127	63			NET	17-1
<b>P0702</b>	Tasa de Comunicación CAN	0 = 1 Mbps/Auto 1 = Reservado/Auto 2 = 500 Kbps 3 = 250 Kbps 4 = 125 Kbps 5 = 100 Kbps/Auto 6 = 50 Kbps/Auto 7 = 20 Kbps/Auto 8 = 10 Kbps/Auto	0			NET	17-1
<b>P0703</b>	Reset de Bus Off	0 = Manual 1 = Automático	1			NET	17-1





Parámetro	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Propiedad	Grupos	Pag.
P0705	Estado Controlador CAN	0 = Inactivo 1 = Auto-baud 2 = CAN Activo 3 = Warning 4 = Error Pasivo 5 = Bus Off 6 = No Alimentado			ro	NET	17-1
P0706	Telegrama CAN RX	0 a 65535			ro	NET	17-1
P0707	Telegrama CAN TX	0 a 65535			ro	NET	17-1
P0708	Contador de Bus Off	0 a 65535			ro	NET	17-1
P0709	Mensajes CAN Perdidos	0 a 65535			ro	NET	17-1
P0710	Instancias I/O DNet	0 = ODVA Basic 2W 1 = ODVA Extend 2W 2 = Especific. Fab. 2W 3 = Especific. Fab. 3W 4 = Especific. Fab. 4W 5 = Especific. Fab. 5W 6 = Especific. Fab. 6W	0			NET	17-1
P0711	Lectura #3 DeviceNet	0 a 1199	0			NET	17-2
P0712	Lectura #4 DeviceNet	0 a 1199	0			NET	17-2
P0713	Lectura #5 DeviceNet	0 a 1199	0			NET	17-2
P0714	Lectura #6 DeviceNet	0 a 1199	0			NET	17-2
P0715	Escritura #3 DeviceNet	0 a 1199	0			NET	17-2
P0716	Escritura #4 DeviceNet	0 a 1199	0			NET	17-2
P0717	Escritura #5 DeviceNet	0 a 1199	0			NET	17-2
P0718	Escritura #6 DeviceNet	0 a 1199	0			NET	17-2
P0719	Estado de la Red DeviceNet	0 = Offline 1 = OnLine, No Conectado 2 = OnLine, Conectado 3 = Conexión Caduco 4 = Falla de Conexión 5 = Auto-Baud			ro	NET	17-2
P0720	Estado del Maestro DNet	0 = Run 1 = Idle			ro	NET	17-2
P0721	Estado Comunicación CANopen	0 = Inactivo 1 = Reservado 2 = Comunic. Habilitada 3 = Control Errores Habilit. 4 = Error Guarding 5 = Error Heartbeat			ro	NET	17-2
P0722	Estado Nudo CANopen	0 = Inactivo 1 = Inicialización 2 = Parado 3 = Operacional 4 = Preoperacional			ro	NET	17-2
P0740	Estado Comunicación Profibus	0 = Inactivo 1 = Error de Acceso 2 = Offline 3 = Error de Configuración 4 = Error de Parámetro 5 = Modo Clear 6 = Online			ro	NET	17-2

Parámetro	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Propiedad	Grupos	Pag.
<b>P0741</b>	Perfil Datos Profibus	0 = PROFIdrive 1 = Fabricante	1			NET	17-2
<b>P0742</b>	Lectura #3 Profibus	0 a 1199	0			NET	17-2
<b>P0743</b>	Lectura #4 Profibus	0 a 1199	0			NET	17-2
<b>P0744</b>	Lectura #5 Profibus	0 a 1199	0			NET	17-2
<b>P0745</b>	Lectura #6 Profibus	0 a 1199	0			NET	17-2
<b>P0746</b>	Lectura #7 Profibus	0 a 1199	0			NET	17-2
<b>P0747</b>	Lectura #8 Profibus	0 a 1199	0			NET	17-2
<b>P0748</b>	Lectura #9 Profibus	0 a 1199	0			NET	17-2
<b>P0749</b>	Lectura #10 Profibus	0 a 1199	0			NET	17-2
<b>P0750</b>	Escritura #3 Profibus	0 a 1199	0			NET	17-3
<b>P0751</b>	Escritura #4 Profibus	0 a 1199	0			NET	17-3
<b>P0752</b>	Escritura #5 Profibus	0 a 1199	0			NET	17-3
<b>P0753</b>	Escritura #6 Profibus	0 a 1199	0			NET	17-3
<b>P0754</b>	Escritura #7 Profibus	0 a 1199	0			NET	17-3
<b>P0755</b>	Escritura #8 Profibus	0 a 1199	0			NET	17-3
<b>P0756</b>	Escritura #9 Profibus	0 a 1199	0			NET	17-3
<b>P0757</b>	Escritura #10 Profibus	0 a 1199	0			NET	17-3
<b>P0918</b>	Dirección Profibus	1 a 126	1			NET	17-3
<b>P0922</b>	Selección Telegrama Profibus	1 = Telegrama Estándar 1 2 = Telegrama 100 3 = Telegrama 101 4 = Telegrama 102 5 = Telegrama 103 6 = Telegrama 104 7 = Telegrama 105 8 = Telegrama 106 9 = Telegrama 107	1			NET	17-3
<b>P0944</b>	Contador de Fallas	0 a 65535			ro	NET	17-3
<b>P0947</b>	Numero de Falla	0 a 65535			ro	NET	17-3
<b>P0963</b>	Tasa de Comunicación Profibus	0 = 9,6 kbit/s 1 = 19,2 kbit/s 2 = 93,75 kbit/s 3 = 187,5 kbit/s 4 = 500 kbit/s 5 = No Detectada 6 = 1500 kbit/s 7 = 3000 kbit/s 8 = 6000 kbit/s 9 = 12000 kbit/s 10 = Reservado 11 = 45,45 kbit/s			ro	NET	17-3
<b>P0964</b>	Identificación del Drive	0 a 65535			ro	NET	17-3
<b>P0965</b>	Identificación Perfil	0 a 65535			ro	NET	17-3
<b>P0967</b>	Palabra de Control Profdrive	0000h a FFFFh	0000h		ro	NET	17-3
<b>P0968</b>	Palabra de Estado Profdrive	0000h a FFFFh	0000h		ro	NET	17-3



Parámetro	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Propiedad	Grupos	Pag.
P1000	Estado de la SoftPLC	0 = Sin Aplicativo 1 = Instalando Aplicativo 2 = Aplicativo Incompleto 3 = Aplicativo Parado 4 = Aplicativo Ejecutando			ro	SPLC, READ	18-1
P1001	Comando para SoftPLC	0 = Para Aplicativo 1 = Ejecuta Aplicativo 2 = Excluye Aplicación	0			SPLC	18-1
P1002	Tiempo Ciclo de Scan	0,0 a 999,9 ms			ro	SPLC, READ	18-1
P1003	Selección Aplicación SoftPLC	0 = Usuario 1 = PID 2 = P.E. 3 = Multispeed 4 = Start/Stop 5 = Avance/Retorno 6 = Funciones Especiales de uso combinado	0		cfg	SPLC	18-2
P1008	Error de Lag	-9999 a 9999			ro, Enc	SPLC	18-2
P1009	Ganancia de Posición	0 a 9999	10		Enc	SPLC	18-3
P1010	Parámetro SoftPLC 1	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1011	Parámetro SoftPLC 2	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1012	Parámetro SoftPLC 3	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1013	Parámetro SoftPLC 4	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1014	Parámetro SoftPLC 5	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1015	Parámetro SoftPLC 6	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1016	Parámetro SoftPLC 7	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1017	Parámetro SoftPLC 8	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1018	Parámetro SoftPLC 9	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1019	Parámetro SoftPLC 10	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1020	Parámetro SoftPLC 11	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1021	Parámetro SoftPLC 12	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1022	Parámetro SoftPLC 13	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1023	Parámetro SoftPLC 14	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1024	Parámetro SoftPLC 15	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1025	Parámetro SoftPLC 16	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1026	Parámetro SoftPLC 17	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1027	Parámetro SoftPLC 18	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1028	Parámetro SoftPLC 19	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1029	Parámetro SoftPLC 20	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1030	Parámetro SoftPLC 21	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1031	Parámetro SoftPLC 22	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1032	Parámetro SoftPLC 23	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1033	Parámetro SoftPLC 24	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1034	Parámetro SoftPLC 25	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1035	Parámetro SoftPLC 26	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1036	Parámetro SoftPLC 27	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3

Parámetro	Descripción	Rango de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste del Usuario	Propiedad	Grupos	Pag.
<b>P1037</b>	Parámetro SoftPLC 28	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
<b>P1038</b>	Parámetro SoftPLC 29	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
<b>P1039</b>	Parámetro SoftPLC 30	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
<b>P1040</b>	Parámetro SoftPLC 31	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
<b>P1041</b>	Parámetro SoftPLC 32	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
<b>P1042</b>	Parámetro SoftPLC 33	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
<b>P1043</b>	Parámetro SoftPLC 34	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
<b>P1044</b>	Parámetro SoftPLC 35	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
<b>P1045</b>	Parámetro SoftPLC 36	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
<b>P1046</b>	Parámetro SoftPLC 37	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
<b>P1047</b>	Parámetro SoftPLC 38	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
<b>P1048</b>	Parámetro SoftPLC 39	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
<b>P1049</b>	Parámetro SoftPLC 40	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
<b>P1050</b>	Parámetro SoftPLC 41	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
<b>P1051</b>	Parámetro SoftPLC 42	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
<b>P1052</b>	Parámetro SoftPLC 43	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
<b>P1053</b>	Parámetro SoftPLC 44	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
<b>P1054</b>	Parámetro SoftPLC 45	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
<b>P1055</b>	Parámetro SoftPLC 46	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
<b>P1056</b>	Parámetro SoftPLC 47	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
<b>P1057</b>	Parámetro SoftPLC 48	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
<b>P1058</b>	Parámetro SoftPLC 49	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
<b>P1059</b>	Parámetro SoftPLC 50	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3

# ¡Notas!

**ro** = Parámetro solamente de lectura.

**rw** = Parámetro de lectura/escrita.

**cfg** = Parámetro de configuración, solamente puede ser cambiado con el motor parado.

**V/f** = Parámetro disponible en modo V/f.

**Adj** = Parámetro disponible solo en V/f ajustable.

**VVW** = Parámetro disponible en modo VVW.

**Vectorial** = Parámetro disponible en el modo vectorial.

**Sless** = Parámetro disponible solo en modo sensorless.

**Enc** = Parámetro disponible solo en modo vectorial con encoder.



Falla/Alarma	Descripción	Causa Más Probable
F0006: Desequilibrio Falta de Fase en la Red	Falla de desequilibrio o falta de fase en la red de alimentación. <b>Observación:</b> - Caso el motor no tenga carga en el eje o se encuentra con baja carga podrá no ocurrir esta falla. - Tiempo de actuación ajustado en P0357. P0357 = 0 deshabilita la falla.	<ul style="list-style-type: none"><li>■ Falta de fase en la entrada de convertidor de frecuencia.</li><li>■ Desequilibrio de tensión de entrada &gt; 5 %.</li></ul>
F0021: Subtensión Bus CC	Falla de subtensión en el circuito intermediario.	<ul style="list-style-type: none"><li>■ Tensión de alimentación muy baja, ocasionando tensión en el bus CC menos que el valor mínimo (leer el valor en el parámetro P0004): Ud &lt; 223 V - Tensión de alimentación trifásica 200 / 240 V. Ud &lt; 170 V - Tensión de alimentación monofásica 200 / 240 V (modelos CFW700XXXXS2 o CFW700XXXXB2) (P0296 = 0). Ud &lt; 385 V - Tensión de alimentación 380 V (P0296 = 1). Ud &lt; 405 V - Tensión de alimentación 400 / 415 V (P0296 = 2). Ud &lt; 446 V - Tensión de alimentación 440 / 460 V (P0296 = 3). Ud &lt; 487 V - Tensión de alimentación 480 V (P0296 = 4). Ud &lt; 530 V - Tensión de alimentación 500 / 525 V (P0296 = 5). Ud &lt; 580 V - Tensión de alimentación 550 / 575 V (P0296 = 6). Ud &lt; 605 V - Tensión de alimentación 600 V (P0296 = 7).</li><li>■ Falta de fase en la entrada.</li><li>■ Falta en el circuito de precarga.</li><li>■ Parámetro P0296 seleccionado para usar arriba de la tensión nominal de la red.</li></ul>
F0022: Sobretensión Bus CC	Falla de sobretensión el circuito intermediario.	<ul style="list-style-type: none"><li>■ Tensión de alimentación muy alta, resultando en una tensión en el bus CC arriba del valor máximo: Ud &gt; 400 V - Modelos 220 / 230 Vca (P0296 = 0). Ud &gt; 800 V - Modelos 380 / 480 Vca (P0296 = 1, 2, 3 o 4). Ud &gt; 1000 V - Modelos 500 / 600 V (P0296 = 5, 6 o 7).</li><li>■ Inercia de carga accionada muy alta o rampa de desaceleración muy rápida.</li><li>■ Ajuste de P0151 o P0153 o P0185 muy alto.</li></ul>
A0046: Sobretensión en el Bus CC	Alarma de sobrecarga en el motor. <b>Observación:</b> Puede ser deshabilitada ajustando P0348 = 0 o 2.	<ul style="list-style-type: none"><li>■ Ajuste de P0156, P0157 y P0158 bajo para el motor utilizado.</li><li>■ Carga en el eje del motor muy alta.</li></ul>
A0047: Carga Alta en los IGBTs	Alarma de sobrecarga en los IGBTs. <b>Observación:</b> Puede ser deshabilitada ajustando P0350 = 0 o 2.	<ul style="list-style-type: none"><li>■ Corriente alta en la salida del convertidor de frecuencia.</li></ul>
F0048: Sobrecarga en los IGBTs	Falla de sobrecarga en los IGBTs.	<ul style="list-style-type: none"><li>■ Corriente muy alta en la salida del convertidor de frecuencia.</li></ul>

Español

Falla/Alarma	Descripción	Causa Más Probable
A0050: Temperatura IGBTs Alta	Alarma de temperatura elevada medida en los sensores de temperatura (NTC) de los IGBTs. <b>Observación:</b> Puede ser deshabilitada ajustando P0353 = 2 o 3.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Temperatura ambiente alrededor del convertidor de frecuencia alta (&gt;50 °C) y corriente de salida elevada.</li> <li>■ Ventilador bloqueado o con defecto.</li> <li>■ Disipador muy sucio.</li> </ul>
F0051: Sobretemperatura IGBTs	Falla de sobretemperatura elevada medida en los sensores de temperatura (NTC) de los IGBTs.	
F065 Falla Señales Encoder (SW)	Realimentación obtenida por el encoder divergente de la velocidad comandada. La falla puede ser deshabilitada a través del parámetro P0358.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Cableado interrumpido entre el encoder y el accesorio de interfaz para encoder.</li> <li>■ Encoder con defecto.</li> <li>■ Acoplamiento del encoder con el motor roto.</li> <li>■ Convertidor operando en limitación de corriente (en caso de que la aplicación necesite operar en tal condición, esta falla deberá ser deshabilitada utilizando el parámetro P0358).</li> </ul>
F066 Falla Señales Encoder (SW)	Realimentación obtenida por el encoder divergente de la velocidad comandada. La falla puede ser deshabilitada a través del parámetro P0358.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Cableado interrumpido entre el encoder y el accesorio de interfaz para encoder.</li> <li>■ Encoder con defecto.</li> <li>■ Acoplamiento del encoder con el motor roto.</li> <li>■ Convertidor operando en limitación de corriente (en caso de que la aplicación necesite operar en tal condición, esta falla deberá ser deshabilitada utilizando el parámetro P0358).</li> </ul>
F0067: Cableado Encoder / Motor Invertido	Falla debido a relación de fase de las señales del encoder, si P0202 = 5 y P0408 = 2, 3 o 4. <b>Observación:</b> - No es posible hacer el reset de esta falla, si P0408 > 1. - En este caso desenergizar el convertidor de frecuencia, solucionar el problema y entonces reenergizar el equipo. - Si P0408 = 0, es posible hacer el reset de esta falla. La falla puede ser deshabilitada a través del parámetro P0358.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Cableado U, V, W para el motor invertido.</li> <li>■ Canales A y B del encoder invertidos.</li> <li>■ Error en la posición del montaje del encoder.</li> <li>■ Motor con rotor trabado o siendo arrastrado en el arranque.</li> </ul>
F0070: Sobrecorriente / Cortocircuito	Sobrecorriente o cortocircuito en la salida, bus CC o resistor de frenado.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Cortocircuito entre dos fases del motor.</li> <li>■ Cortocircuito de los cables de conexión del resistor de frenado reostático.</li> <li>■ Módulos de IGBT en cortocircuito.</li> </ul>
F0071: Sobrecorriente en la Salida	Falla de sobrecorriente en la salida.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Inercia de la carga muy alta o rampa de aceleración muy rápida.</li> <li>■ Ajuste de P0135 o P0169 y P0170 muy alto.</li> </ul>
F0072: Sobrecarga en el Motor	Falla de sobrecarga en el motor. <b>Observación:</b> Puede ser deshabilitado ajustando P0348 = 0 o 3.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Ajuste de P0156 o P0157 y P0158 muy bajo para el motor.</li> <li>■ Carga en el eje del motor muy alta.</li> </ul>
F0074: Falta a la Tierra	Falla de sobrecorriente para la tierra. <b>Observación:</b> Puede ser deshabilitado ajustando P0343 = 0.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Cortocircuito para el tierra en una o más fases de salida;</li> <li>■ Capacitancia de los cables del motor elevada, lo que ocasiona picos de corrientes en la salida. <sup>(*)</sup></li> </ul>



Falla/Alarma	Descripción	Causa Más Probable
F0078: Sobretemperatura Motor	Falla relacionado al sensor de temperatura tipo PTC instalado en el motor. <b>Observación:</b> - Puede ser deshabilitado ajustando P0351 = 0 o 3. - Necesario programar la entrada y salida analógica para función PTC.	<ul style="list-style-type: none"><li>■ Carga en el eje del motor muy alta.</li><li>■ Ciclo de carga muy elevado (grande números de arranques y paradas por minuto).</li><li>■ Temperatura ambiente alta alrededor del convertidor de frecuencia.</li><li>■ Mal contacto o cortocircuito (resistencia &lt; 100 Ω) en el cableado de conexión al termistor del motor.</li><li>■ Termistor del motor no instalado.</li><li>■ Eje del motor trabado.</li></ul>
F0080: Falla en la CPU (Watchdog)	Falla de watchdog en el microcontrolador.	<ul style="list-style-type: none"><li>■ Ruido eléctrico.</li></ul>
F0084: Falla de Autodiagnosis	Falla de Autodiagnosis.	<ul style="list-style-type: none"><li>■ Defecto en los circuitos internos del convertidor de frecuencia.</li></ul>
A0090: Alarma Externo	Alarma externo vía Dlx. <b>Observación:</b> Necesario programar Dlx para "sin alarma externo".	<ul style="list-style-type: none"><li>■ Cableado en las entrada DI1 a DI8 abiertos (programadas para "s/Alarma Ext.")</li></ul>
F0091: Falla Externo	Falo externo vía Dlx. <b>Observación:</b> Necesario programar Dlx para "sin falla externo".	<ul style="list-style-type: none"><li>■ Cableado en las entrada DI1 a DI8 abiertos (programadas para "s/Falla Ext.")</li></ul>
A0098: Activa Habilita General	Falta del habilita general durante el autoajuste.	<ul style="list-style-type: none"><li>■ Cableado en la entrada Dlx (programada para "Habilita General") abierto.</li></ul>
F0099: Offset Corriente Inválido	Circuito de medición de corriente presenta un valor fuera del normal en la condición de corriente nula.	<ul style="list-style-type: none"><li>■ Defecto en los circuitos internos del convertidor de frecuencia.</li></ul>
A0110: Temperatura Motor Alta	Alarma proveniente del sensor de temperatura tipo PTC instalado en el motor. <b>Observación:</b> - Puede ser deshabilitada ajustando P0351 = 0 o 2. - Necesario programar la entrada y la salida analógica para función PTC.	<ul style="list-style-type: none"><li>■ Carga en el eje del motor alta.</li><li>■ Ciclo de carga elevado (gran número de arranques y paradas por minuto).</li><li>■ Temperatura ambiente alta alrededor del convertidor de frecuencia.</li><li>■ Mal contacto o cortocircuito (resistencia &lt; 100 Ω) en el cableado conectado al termistor del motor.</li><li>■ Termistor del motor no instalado.</li><li>■ Eje del motor trabado.</li></ul>
A0128: Timeout Comunicación Serial	Señaliza que el convertidor de frecuencia ha parado de recibir telegramas validos dentro de un determinado periodo de tiempo. <b>Observación:</b> Puede ser deshabilitado ajustando P0314 = 0,0 s.	<ul style="list-style-type: none"><li>■ Verificar la instalación de los cables de puesta a tierra.</li><li>■ Certifíquese de que el maestro envió un nuevo telegrama en un tiempo inferior al programa en el P0314.</li></ul>
A0133: Sin Alimentación CAN	Alarma de falta de alimentación en el Controlador CAN.	<ul style="list-style-type: none"><li>■ Cable partido o desconectado.</li><li>■ Fuente de alimentación apagada.</li></ul>
A0134: Bus Off	Periférico CAN del convertidor de frecuencia fue para el estado de bus off.	<ul style="list-style-type: none"><li>■ Tasa de comunicación incorrecta.</li><li>■ Dos esclavos en la red con misma dirección.</li><li>■ Error en el montaje de los cables (señales cambiados).</li></ul>
A0135: Error Comunicación CANopen	Alarma que indica error de comunicación.	<ul style="list-style-type: none"><li>■ Problemas en la comunicación.</li><li>■ Programación incorrecta del maestro.</li><li>■ Configuración incorrecta de los objetos de comunicación.</li></ul>
A0136: Maestro en Idle	Maestro de la red fue para el estado ocioso (idle).	<ul style="list-style-type: none"><li>■ Llave del PLC en la posición ODLE.</li><li>■ Bit del registrador de comendo del PLC en cero (0).</li></ul>
A0137: Timeout Conexión DeviceNet	Alarma de timeout en las conexiones I/O del DeviceNet.	<ul style="list-style-type: none"><li>■ Una o más conexiones del tipo I/O alocadas fueran para el estado de timeout.</li></ul>

Falla/Alarma	Descripción	Causa Más Probable
A0138: <sup>(2)</sup> Interfaz Profibus DP Modo Clear	Señaliza que el convertidor de frecuencia ha recibido el comando del maestro de la red Profibus DP para entrar en el modo Clear.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Verificar el estado del maestro de la red, certificando que este se encuentra en el modo de ejecución (RUN).</li> <li>■ Para más informaciones consultar el manual de la comunicación Profibus DP <sup>(3)</sup>.</li> </ul>
A0139: <sup>(2)</sup> Interfaz Profibus DP Offline	Señaliza interrupción en la comunicación entre el maestro de la red Profibus DP y el convertidor de frecuencia.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Verificar si el maestro de la red está configurado correctamente y operando normalmente.</li> <li>■ Verificar la instalación de la red de manera general – pasado de los cables, puesta a tierra.</li> <li>■ Para más informaciones consultar el manual de la comunicación Profibus DP <sup>(3)</sup>.</li> </ul>
A0140: <sup>(2)</sup> Error de Acceso al Módulo Profibus DP	Señaliza error en el acceso a los datos del módulo de comunicación Profibus DP.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Verificar si el módulo Profibus DP está correctamente encajado en el slot 3.</li> <li>■ Para más informaciones consultar en manual de la comunicación Profibus DP <sup>(3)</sup>.</li> </ul>
F0150: Sobrevelocidad Motor	Falla de sobrevelocidad. Activada cuando la velocidad real ultrapasar el valor de $P0134 \times \frac{(100 \% + P0132)}{100 \%}$ pos más de 20 ms.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Ajuste incorrecto de P0161 y/o P0162.</li> <li>■ Carga tipo grúa disparada.</li> </ul>
F00151: Falla Módulo Memoria FLASH	Falla en el Módulo Memoria FLASH (MMF-01).	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Defecto en el módulo de memoria FLASH.</li> <li>■ Módulo de memoria FLASH no está bien encajado.</li> </ul>
A0152: Temperatura Aire Interno Alta	Alarma de temperatura del aire interno alta. <b>Observación:</b> Puede ser deshabilitada ajustando $P0353 = 1$ o 3.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Temperatura ambiente alrededor del convertidor de frecuencia alta (&gt;50 °C) y corriente de salida elevada.</li> <li>■ Ventilador interno con defecto (cuando existir).</li> <li>■ Temperatura en el interior el armario alta (&gt;45 °C).</li> </ul>
F0153: Sobrettemperatura Aire Interno	Falla de sobrettemperatura del aire interno.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Temperatura ambiente alrededor del convertidor de frecuencia alta (&gt;50 °C) y corriente de salida elevada.</li> <li>■ Ventilador interno con defecto (cuando existir).</li> </ul>
F0156: Subtemperatura	Falla de subtemperatura medida en los sensores de temperatura de los IGBTs o del rectificador por debajo de -30 °C.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Temperatura ambiente alrededor del convertidor de frecuencia <math>\leq -30</math> °C.</li> </ul>
F0157: Pérdida Datos Tabla Parámetros	Ha ocurrido un problema en la inicialización, durante la rutina de carga de la tabla de parámetros. Algunas modificaciones recientes de parámetros se pueden haber perdidas.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Ha ocurrido un desenergización muy rápido del control mientras algún parámetro estaca siendo modificado.</li> </ul>
F0158: Falla Tabla Parámetros	Ha ocurrido un problema en la inicialización, durante la rutina de carga de la tabla de parámetros. Todos los parámetros fueran pedidos y los valores padrones de fabricas son cargados.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Falla en la actualización del firmware.</li> <li>■ Defecto en la tarjeta de control.</li> </ul>
A0159: HMI incompatible	HMI incompatible.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ HMI de otro producto siendo utilizada.</li> </ul>
F0160: Relés Parada de Seguridad	Falla en los relés de la función STO (Safe Torque Off).	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Un de los relés está con defecto o sin la tensión de +24 Vcc en la bobina.</li> </ul>
A0163: Cable Partido AI1	Señaliza que la referencia en corriente (4-20 mA o 20-4 mA) de la AI1 está fuera del rango de 4-20 mA.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Cable de la AI1 partido.</li> <li>■ Mal contacto en la conexión de la señal en los bornes.</li> </ul>
A0164: Cable Partido AI2	Señaliza que la referencia en corriente (4-20 mA o 20-4 mA) de la AI2 está fuera del rango de 4-20 mA.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Cable de la AI2 partido.</li> <li>■ Mal contacto en la conexión de la señal en los bornes.</li> </ul>
A0168: Error de Velocidad muy Alta	Diferencia entre la Referencia de Velocidad y la Velocidad Real mayor que la programada en P0360.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Convertidor en Limitación de Corriente de Torque.</li> </ul>





Falla/Alarma	Descripción	Causa Más Probable
F0169: Error de Velocidad muy Alta	Diferencia entre la Referencia de Velocidad y la Velocidad Real mayor que la programada en P0360 por un tiempo superior a P0361.	■ Convertidor en Limitación de Corriente de Torque por tiempo excesivo.
A0170: Parada de Seguridad	Función la función STO (Safe Torque Off).	■ El CFW700 fue para el estado STO.
A0177: Substitución del Ventilador	Alarma para substitución del ventilador (P0045 > 5000 horas) puede ser deshabilita ajustando P0354 = 0.	■ Número de horas máximo de operación del ventilador disipador excedido.
F0179: Falla Velocidad Ventilador	Falla en la velocidad del ventilador del radiador. <b>Observación:</b> Puede ser deshabilitado ajustando P0354 = 0.	■ Suciedad en las palas y en los rodamientos del ventilador. ■ Defecto en el ventilador. ■ Conexión de la alimentación del ventilador con defecto.
F0182: Falla en la Realimentación de Pulsos	Falla en la realimentación de los pulsos de salida.	■ Defecto en los circuitos interno del convertidor de frecuencia. ■ Convertidor operando sin motor.
F0183: Sobrecarga IGBTs + Temperatura	Sobretensión relacionada a la protección de sobrecarga en los IGBTs.	■ Temperatura ambiente alta alrededor del convertidor de frecuencia. ■ Operación en frecuencia < 10 Hz con sobrecarga.
F0185: Señalización Falla en el contacto de precarga	Señaliza falla en el contactor de precarga.	■ Defecto en el contactor de precarga. ■ Fusible de comando abierto. ■ Falta de fase en la entrada L1/R o L2/S.
F0228: Timeout Comunicación Serial	■ Consultar el Manual de la Comunicación Serial RS-232 / RS-485 <sup>(a)</sup> .	
F0233: Sin Alimentación CAN	■ Consultar el Manual de la Comunicación CANopen y/o consultar el Manual de la Comunicación DeviceNet <sup>(a)</sup> .	
F0234: Bus Off		
F0235: Error Comunicación CANopen	■ Consultar el Manual de la Comunicación CANopen <sup>(a)</sup> .	
F0236: Maestro en Idle	■ Consultar el Manual de la Comunicación DeviceNet <sup>(a)</sup> .	
F0237: Timeout Conexión DeviceNet		
F0238: <sup>(a)</sup> Profibus Modo Clear	Señaliza que el convertidor de frecuencia ha recibido el comando del maestro de la red Profibus DP para entrar en modo Clear.	■ Verificar el estado del maestro de la red, si certificando que este se encuentra en el modo de ejecución (RUN). ■ La señalización del falla ocurrirá si P0313 = 5. ■ Para más informaciones consultar el manual de la comunicación Profibus DP <sup>(a)</sup> .
F0239: <sup>(a)</sup> Profibus Offline	Señaliza interrupción en la comunicación entre el maestro de la red Profibus DP y el convertidor de frecuencia.	■ Verificar si el maestro de la red está configurado correctamente y operando normalmente. ■ Verificar la instalación de la red de manera general – disposición de los cables, puesta a tierra. ■ La señalización del falla ocurrirá si P0313 = 5. ■ Para más informaciones consultar el manual de la comunicación Profibus DP <sup>(a)</sup> .

Falla/Alarma	Descripción	Causa Más Probable
F0240: <sup>(2)</sup> Error Acceso Interfaz Profibus DP	Señaliza error en el acceso a los datos del módulo de comunicación Profibus DP.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Verificar si el módulo Profibus DP está correctamente encajado en el slot 3.</li> <li>■ La señalización del falla ocurrirá si P0313 = 5.</li> <li>■ Para más informaciones consultar en manual de la comunicación Profibus DP <sup>(3)</sup>.</li> </ul>
A0702: Convertidor de Frecuencia Deshabilitado	■ Consultar el Manual de la SoftPLC <sup>(3)</sup> .	
A0704: Dos Movimientos Habilitados		
A0706: Referencia no Programa para SoftPLC		
F0711: Falla de Ejecución de la SoftPLC	Falla de ejecución de la SoftPLC <sup>(3)</sup> .	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Aplicativo incompatible.</li> <li>■ Falla durante la carga del aplicativo.</li> </ul>

**Observaciones:**

(1) Cable de conexión entre el motor y el convertidor de frecuencia a una gran longitud. Con más de 100 metros el cable presentará una alta capacitancia parasita para la tierra. La circulación de corriente parasita por estas capacitancias podrá provocar la activación del circuito de falta a tierra y consecuentemente el bloqueo por F0074, inmediatamente luego de la habilitación del convertidor de frecuencia.

**POSIBLE SOLUCIÓN:**

Disminuir la frecuencia de conmutación (P0297).

(2) Con módulo Profibus DP conectado en el slot 3 (XC43).

(3) Manual disponible para download en el sitio: **www.weg.net**.



**¡NOTA!**

Los parámetros del usuario (P1010 a P1059), las fallas (F0750 a F0799) y las alarmas (A0750 a A0799) relacionados a las aplicaciones Controlador PID, Potenciómetro Electrónico (P.E.), Multispeed, Comando a Tres Cables (Start/Stop), Comando Avance y Retorno, así como las Funciones Especiales de uso combinado, están descritas solamente en el Capítulo 19 APLICACIONES en la página 19-1.



**¡ATENCIÓN!**

Mal contacto en el cable de la HMI o ruido eléctrico en la instalación, pueden provocar el falla de comunicación de la HMI con la tarjeta de control. En esta situación la operación, por la HMI, se quedará indisponible y la siguiente señalización será presentada en el display de la HMI:







# **Referência Rápida dos Parâmetros, Falhas e Alarmes**

Série: CFW700

Português

Documento: 10000849536 / 04

Versão de Software: 2.0X

Data: 01/2017



## REFERÊNCIA RÁPIDA DOS PARÂMETROS, FALHAS E ALARMES

Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Propr.	Grupos	Pág.
P0000	Acesso aos Parâmetros	0 a 9999	0				5-1
P0001	Referência Velocidade	0 a 18000 rpm			ro	READ	16-1
P0002	Velocidade do Motor	0 a 18000 rpm			ro	READ	16-1
P0003	Corrente do Motor	0,0 a 4500,0 A			ro	READ	16-1
P0004	Tensão Barram. CC (Ud)	0 a 2000 V			ro	READ	16-2
P0005	Frequência do Motor	0,0 a 1020,0 Hz			ro	READ	16-2
P0006	Estado do Inversor	0 = Ready (Pronto) 1 = Run (Execução) 2 = Subtensão 3 = Falha 4 = Autoajuste 5 = Configuração 6 = Frenagem CC 7 = STO			ro	READ	16-2
P0007	Tensão de Saída	0 a 2000 V			ro	READ	16-3
P0009	Torque no Motor	-1000,0 a 1000,0 %			ro	READ	16-3
P0010	Potência de Saída	0,0 a 6553,5 kW			ro	READ	16-4
P0011	Cos phi da Saída	0,00 a 1,00			ro	READ	16-4
P0012	Estado DI8 a DI1	Bit 0 = DI1 Bit 1 = DI2 Bit 2 = DI3 Bit 3 = DI4 Bit 4 = DI5 Bit 5 = DI6 Bit 6 = DI7 Bit 7 = DI8			ro	READ, I/O	13-9
P0013	Estado DO5 a DO1	Bit 0 = DO1 Bit 1 = DO2 Bit 2 = DO3 Bit 3 = DO4 Bit 4 = DO5			ro	READ, I/O	13-14
P0014	Valor de AO1	0,00 a 100,00 %			ro	READ, I/O	13-5
P0015	Valor de AO2	0,00 a 100,00 %			ro	READ, I/O	13-5
P0018	Valor de AI1	-100,00 a 100,00 %			ro	READ, I/O	13-1
P0019	Valor de AI2	-100,00 a 100,00 %			ro	READ, I/O	13-1
P0022	Valor da Entrada em Frequência	3,0 a 6500,0 Hz			ro	READ	13-23
P0023	Versão de Software	0,00 a 655,35			ro	READ	6-1
P0028	Config. Acessórios	0000h a FFFFh			ro	READ	6-2
P0029	Config. HW Potência	Bit 0 a 5 = Corrente Nom. Bit 6 e 7 = Tensão Nom. Bit 8 = Filtro RFI Bit 9 = Relé Segurança Bit 10 = (0)24 V(1) Barr. CC Bit 11 = Sempre 0 Bit 12 = IGBT Frenagem Bit 13 = Especial Bit 14 e 15 = Reservado			ro	READ	6-2
P0030	Temperatura IGBTs	-20,0 a 150,0 °C			ro	READ	15-3
P0034	Temper. Ar Interno	-20,0 a 150,0 °C			ro	READ	15-3
P0036	Velocidade Ventilador	0 a 15000 rpm			ro	READ	16-5
P0037	Sobrecarga do Motor	0 a 100 %			ro	READ	16-5
P0038	Velocidade do Encoder	0 a 65535 rpm			ro	READ	16-5
P0039	Contador Pulsos Enc.	0 a 40000			ro	READ	16-6



Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Propr.	Grupos	Pág.
P0042	Horas Energizado	0 a 65535 h			ro	READ	16-6
P0043	Horas Habilitado	0,0 a 6553,5 h			ro	READ	16-6
P0044	Contador kWh	0 a 65535 kWh			ro	READ	16-6
P0045	Horas Ventil. Ligado	0 a 65535 h			ro	READ	16-7
P0048	Alarme Atual	0 a 999			ro	READ	16-7
P0049	Falha Atual	0 a 999			ro	READ	16-7
P0050	Última Falha	0 a 999			ro	READ	16-8
P0054	Segunda Falha	0 a 999			ro	READ	16-8
P0058	Terceira Falha	0 a 999			ro	READ	16-8
P0062	Quarta Falha	0 a 999			ro	READ	16-8
P0066	Quinta Falha	0 a 999			ro	READ	16-9
P0090	Corrente Últ. Falha	0,0 a 4500,0 A			ro	READ	16-9
P0091	Barram. CC Últ. Falha	0 a 2000 V			ro	READ	16-9
P0092	Velocidade Últ. Falha	0 a 18000 rpm			ro	READ	16-9
P0093	Referência Últ. Falha	0 a 18000 rpm			ro	READ	16-10
P0094	Frequência Últ. Falha	0,0 a 1020,0 Hz			ro	READ	16-10
P0095	Tensão Motor Últ. Falha	0 a 2000 V			ro	READ	16-10
P0096	Estado Dlx Últ. Falha	Bit 0 = DI1 Bit 1 = DI2 Bit 2 = DI3 Bit 3 = DI4 Bit 4 = DI5 Bit 5 = DI6 Bit 6 = DI7 Bit 7 = DI8			ro	READ	16-10
P0097	Estado DOx Últ. Falha	Bit 0 = DO1 Bit 1 = DO2 Bit 2 = DO3 Bit 3 = DO4 Bit 4 = DO5			ro	READ	16-11
P0100	Tempo Aceleração	0,0 a 999,0 s	20,0 s			BASIC	12-1
P0101	Tempo Desaceleração	0,0 a 999,0 s	20,0 s			BASIC	12-1
P0102	Tempo Acel. 2ª Rampa	0,0 a 999,0 s	20,0 s				12-1
P0103	Tempo Desac. 2ª Rampa	0,0 a 999,0 s	20,0 s				12-1
P0104	Rampa	0 = Linear 1 = Curva S	0				12-2
P0105	Seleção 1ª/2ª Rampa	0 = 1ª Rampa 1 = 2ª Rampa 2 = Dlx 3 = Serial 4 = CO/DN/DP 5 = SoftPLC	2		cfg		12-3
P0120	Backup da Ref. Veloc.	0 = Inativa 1 = Ativa	1				12-3
P0121	Referência pela HMI	0 a 18000 rpm	90 rpm				12-4
P0122	Referência JOG/JOG+	0 a 18000 rpm	150 (125) rpm				12-4
P0123	Referência JOG-	0 a 18000 rpm	150 (125) rpm		Vetorial		12-5
P0132	Nível Máx. Sobrevelocidade	0 a 100 %	10 %		cfg		12-5
P0133	Velocidade Mínima	0 a 18000 rpm	90 (75) rpm			BASIC	12-6
P0134	Velocidade Máxima	0 a 18000 rpm	1800 (1500) rpm			BASIC	12-6

Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Prop.	Grupos	Pág.
P0135	Corrente Máxima Saída	0,2 a 2xI <sub>nom-HD</sub>	1,5xI <sub>nom-HD</sub>		V/f, VVW	BASIC	9-7
P0136	Boost de Torque Man.	0 a 9	Conforme o modelo do inversor		V/f	BASIC	9-2
P0137	Boost de Torque Autom.	0,00 a 1,00	0,00		V/f		9-2
P0138	Compensação Escorreg.	-10,0 a 10,0 %	0,0 %		V/f		9-3
P0139	Filtro Corrente Saída	0,0 a 16,0 s	0,2 s		V/f, VVW		9-4
P0142	Tensão Saída Máxima	0,0 a 100,0 %	100,0 %		cfg, Adj		9-5
P0143	Tensão Saída Intermed.	0,0 a 100,0 %	50,0 %		cfg, Adj		9-5
P0144	Tensão Saída em 3 Hz	0,0 a 100,0 %	8,0 %		cfg, Adj		9-5
P0145	Vel. Início Enf. Campo	0 a 18000 rpm	1800 rpm		cfg, Adj		9-5
P0146	Veloc. Intermediária	0 a 18000 rpm	900 rpm		cfg, Adj		9-5
P0150	Tipo Regul. Ud V/f	0 = Hold Rampa 1 = Acelera Rampa	0		cfg, V/f, VVW		9-10
P0151	Nível Regul. Ud V/f	339 a 1000 V	800 V		V/f, VVW		9-11
P0152	Ganho Prop. Regul. Ud	0,00 a 9,99	1,50		V/f, VVW		9-11
P0153	Nível de Atuação da Frenagem Reost.	339 a 1000 V	748 V				14-1
P0156	Corr. Sobrecarga 100 %	0,1 a 1,5xI <sub>nom-ND</sub>	1,05xI <sub>nom-ND</sub>				15-4
P0157	Corr. Sobrecarga 50 %	0,1 a 1,5xI <sub>nom-ND</sub>	0,9xI <sub>nom-ND</sub>				15-4
P0158	Corr. Sobrecarga 5 %	0,1 a 1,5xI <sub>nom-ND</sub>	0,65xI <sub>nom-ND</sub>				15-4
P0159	Classe Térmica Motor	0 = Classe 5 1 = Classe 10 2 = Classe 15 3 = Classe 20 4 = Classe 25 5 = Classe 30 6 = Classe 35 7 = Classe 40 8 = Classe 45	1		cfg		15-5
P0160	Otimização Reg. Veloc.	0 = Normal 1 = Saturado	0		cfg, Vetorial		11-13
P0161	Ganho Prop. Veloc.	0,0 a 63,9	7,4		Vetorial		11-13
P0162	Ganho Integral Veloc.	0,000 a 9,999	0,023		Vetorial		11-13
P0163	Offset Referência LOC	-999 a 999	0		Vetorial		11-14
P0164	Offset Referência REM	-999 a 999	0		Vetorial		11-14
P0165	Filtro de Velocidade	0,012 a 1,000 s	0,012 s		Vetorial		11-14
P0166	Ganho Difer. Veloc.	0,00 a 7,99	0,00		Vetorial		11-15
P0167	Ganho Prop. Corrente	0,00 a 1,99	0,50		Vetorial		11-15
P0168	Ganho Integ. Corrente	0,000 a 1,999	0,010		Vetorial		11-15
P0169	Máx. Corrente Torque +	0,0 a 350,0 %	125,0 %		Vetorial		11-22
P0170	Máx. Corrente Torque -	0,0 a 350,0 %	125,0 %		Vetorial		11-22
P0175	Ganho Prop. Fluxo	0,0 a 31,9	2,0		Vetorial		11-16
P0176	Ganho Integral Fluxo	0,000 a 9,999	0,020		Vetorial		11-16
P0178	Fluxo Nominal	0 a 120 %	100 %		Vetorial		11-16
P0180	Iq* após o I/f	0 a 350 %	10 %		Sless		11-17
P0182	Veloc. p/ Atuação I/f	0 a 90 rpm	18 rpm		Sless		11-17
P0183	Corrente no Modo I/f	0 a 9	1		Sless		11-18
P0184	Modo Regulação Ud	0 = Com perdas 1 = Sem perdas 2 = Hab./Desab. Dlx	1		cfg, Vetorial		11-24
P0185	Nível Regulação Ud	339 a 1000 V	800 V		Vetorial		11-25
P0186	Ganho Proporcional Ud	0,0 a 63,9	26,0		Vetorial		11-25



Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Propr.	Grupos	Pág.
<b>P0187</b>	Ganho Integral Ud	0,000 a 9,999	0,010		Vetorial		11-25
<b>P0190</b>	Tensão Saída Máxima	0 a 600 V	440 V		Vetorial		11-17
<b>P0191</b>	Busca de Zero Encoder	0 = Inativa 1 = Ativa	0				12-20
<b>P0192</b>	Estado Busca Zero Enc.	0 = Inativo 1 = Concluído	0		ro	READ	12-20
<b>P0200</b>	Senha	0 = Inativa 1 = Ativa 2 = Alterar senha	1			HMI	5-2
<b>P0202</b>	Tipo de Controle	0 = V/f 60 Hz 1 = V/f 50 Hz 2 = V/f Ajustável 3 = VVW 4 = Sensorless 5 = Encoder	0		cfg		9-5
<b>P0204</b>	Carrega/Salva Parâm.	0 = Sem Função 1 = Sem Função 2 = Reset P0045 3 = Reset P0043 4 = Reset P0044 5 = Carrega 60 Hz 6 = Carrega 50 Hz 7 = Carr. Usuário 1 8 = Carr. Usuário 2 9 = Salva Usuário 1 10 = Salva Usuário 2	0		cfg		7-1
<b>P0205</b>	Seleção Parâmetro do Display Principal	0 a 1199	2			HMI	5-3
<b>P0206</b>	Seleção Parâmetro do Display Secundário	0 a 1199	1			HMI	5-3
<b>P0207</b>	Seleção Parâmetro da Barra Gráfica	0 a 1199	3			HMI	5-3
<b>P0208</b>	Fator de Escala do Display Principal	0,1 a 1000,0 %	100,0 %			HMI	5-4
<b>P0209</b>	Unidade Eng. do Display Principal	0 = Nenhuma 1 = V 2 = A 3 = rpm 4 = s 5 = ms 6 = N 7 = m 8 = Nm 9 = mA 10 = % 11 = °C 12 = CV 13 = Hz 14 = HP 15 = h 16 = W 17 = kW 18 = kWh 19 = H 20 = Conforme P0510 21 = Conforme P0512 22 = Conforme P0514 23 = Conforme P0516	3			HMI	5-4

Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Propr.	Grupos	Pág.
<b>P0210</b>	Forma Indicação do Display Principal	0 = wxyz 1 = wxy.z 2 = wx.yz 3 = w.xyz 4 = Conforme P0511 5 = Conforme P0513 6 = Conforme P0515 7 = Conforme P0517	0			HMI	5-4
<b>P0211</b>	Fator de Escala do Display Secundário	0,1 a 1000,0 %	100,0 %			HMI	5-4
<b>P0212</b>	Forma Indicação do Display Secundário	0 = wxyz 1 = wxy.z 2 = wx.yz 3 = w.xyz 4 = Conforme P0511 5 = Conforme P0513 6 = Conforme P0515 7 = Conforme P0517	0			HMI	5-4
<b>P0213</b>	Fundo Escala Bar	1 a 65535	1			HMI	5-5
<b>P0216</b>	Iluminação Display HMI	0 a 15	15			HMI	5-5
<b>P0217</b>	Bloqueio por Vel. Nula	0 = Inativo 1 = Ativo (N* e N) 2 = Ativo (N*)	0		cfg		12-7
<b>P0218</b>	Saída Bloq. Vel. Nula	0 = Ref. ou Veloc. 1 = Referência	0				12-7
<b>P0219</b>	Tempo com Veloc. Nula	0 a 999 s	0 s				12-8
<b>P0220</b>	Seleção Fonte LOC/REM	0 = Sempre LOC 1 = Sempre REM 2 = Tecla LR (LOC) 3 = Tecla LR (REM) 4 = Dlx 5 = Serial LOC 6 = Serial REM 7 = CO/DN/DP LOC 8 = CO/DN/DP REM 9 = SoftPLC LOC 10 = SoftPLC REM	2		cfg	I/O	13-24
<b>P0221</b>	Sel. Referência LOC	0 = HMI 1 = AI1 2 = AI2 3 = Soma Als > 0 4 = Soma Als 5 = Serial 6 = CO/DN/DP 7 = SoftPLC	0		cfg	I/O	13-24
<b>P0222</b>	Sel. Referência REM	Ver opções em P0221	1		cfg	I/O	13-24
<b>P0223</b>	Seleção Giro LOC	0 = Horário 1 = Anti-horário 2 = Tecla SG (H) 3 = Tecla SG (AH) 4 = Dlx 5 = Serial (H) 6 = Serial (AH) 7 = CO/DN/DP (H) 8 = CO/DN/DP (AH) 9 = SoftPLC (H) 10 = SoftPLC (AH) 11 = Polaridade AI2	2		cfg	I/O	13-25

Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Propr.	Grupos	Pág.
P0224	Seleção Gira/Para LOC	0 = Teclas I,O 1 = Dlx 2 = Serial 3 = CO/DN/DP 4 = SoftPLC	0		cfg	I/O	13-25
P0225	Seleção JOG LOC	0 = Inativo 1 = Tecla JOG 2 = Dlx 3 = Serial 4 = CO/DN/DP 5 = SoftPLC	1		cfg	I/O	13-26
P0226	Seleção Giro REM	Ver opções em P0223	4		cfg	I/O	13-25
P0227	Seleção Gira/Para REM	0 = Teclas I,O 1 = Dlx 2 = Serial 3 = CO/DN/DP 4 = SoftPLC	1		cfg	I/O	13-25
P0228	Seleção JOG REM	Ver opções em P0225	2		cfg	I/O	13-26
P0229	Seleção Modo Parada	0 = Por Rampa 1 = Por Inércia 2 = Parada Rápida 3 = Por Rampa Iq = 0 4 = Par Rápida Iq = 0	0		cfg		13-26
P0230	Zona Morta (Als)	0 = Inativa 1 = Ativa	0			I/O	13-1
P0231	Função do Sinal AI1	0 = Ref. Veloc. 1 = N° sem Rampa 2 = Máx. Cor. Torque 3 = SoftPLC 4 = PTC 5 = Função 1 Aplicação 6 = Função 2 Aplicação 7 = Função 3 Aplicação 8 = Função 4 Aplicação 9 = Função 5 Aplicação 10 = Função 6 Aplicação 11 = Função 7 Aplicação 12 = Função 8 Aplicação	0		cfg	I/O	13-2
P0232	Ganho da Entrada AI1	0,000 a 9,999	1,000			I/O	13-3
P0233	Sinal da Entrada AI1	0 = 0 a 10 V / 20 mA 1 = 4 a 20 mA 2 = 10 V / 20 mA a 0 3 = 20 a 4 mA 4 = -10 a 10 V	0		cfg	I/O	13-4
P0234	Offset da Entrada AI1	-100,00 a 100,00 %	0,00 %			I/O	13-3
P0235	Filtro da Entrada AI1	0,00 a 16,00 s	0,00 s			I/O	13-3
P0236	Função do Sinal AI2	Ver opções em P0231	0		cfg	I/O	13-2
P0237	Ganho da Entrada AI2	0,000 a 9,999	1,000			I/O	13-3
P0238	Sinal da Entrada AI2	0 = 0 a 10 V / 20 mA 1 = 4 a 20 mA 2 = 10 V / 20 mA a 0 3 = 20 a 4 mA 4 = -10 a 10 V	0		cfg	I/O	13-4
P0239	Offset da Entrada AI2	-100,00 a 100,00 %	0,00 %			I/O	13-3
P0240	Filtro da Entrada AI2	0,00 a 16,00 s	0,00 s			I/O	13-3
P0246	Configuração da Entrada em Frequência	0 = Inativa 1 = DI3 2 = DI4	0		cfg		13-23

Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Propr.	Grupos	Pág.
<b>P0251</b>	Função da Saída AO1	0 = Ref. Veloc. 1 = Ref. Total 2 = Veloc. Real 3 = Ref. Cor. Torque 4 = Corr. Torque 5 = Corrente Saída 6 = Corrente Ativa 7 = Potência Saída 8 = Corr. Torque > 0 9 = Torque Motor 10 = SoftPLC 11 = PTC 12 = Ixt Motor 13 = Veloc. Encoder 14 = Conteúdo P0696 15 = Conteúdo P0697 16 = Corrente Id* 17 = Função 1 Aplicação 18 = Função 2 Aplicação 19 = Função 3 Aplicação 20 = Função 4 Aplicação 21 = Função 5 Aplicação 22 = Função 6 Aplicação 23 = Função 7 Aplicação 24 = Função 8 Aplicação	2			I/O	13-6
<b>P0252</b>	Ganho da Saída AO1	0,000 a 9,999	1,000			I/O	13-6
<b>P0253</b>	Sinal da Saída AO1	0 = 0 a 10 V / 20 mA 1 = 4 a 20 mA 2 = 10 V / 20 mA a 0 3 = 20 a 4 mA	0		cfg	I/O	13-8
<b>P0254</b>	Função da Saída AO2	Ver opções em P0251	5			I/O	13-6
<b>P0255</b>	Ganho da Saída AO2	0,000 a 9,999	1,000			I/O	13-6
<b>P0256</b>	Sinal da Saída AO2	0 = 0 a 10 V / 20 mA 1 = 4 a 20 mA 2 = 10 V / 20 mA a 0 3 = 20 a 4 mA	0		cfg	I/O	13-8



Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Propr.	Grupos	Pág.
P0263	Função da Entrada DI1	0 = Sem Função 1 = Gira/Para 2 = Habilita Geral 3 = Parada Rápida 4 = Sentido Giro 5 = LOC/REM 6 = JOG 7 = SoftPLC 8 = 2ª Rampa 9 = Veloc./Torque 10 = JOG+ 11 = JOG- 12 = Sem Alarme Ext. 13 = Sem Falha Ext. 14 = Reset 15 = Desab. FlyStart 16 = Regul. Barr. CC 17 = Bloqueia Prog. 18 = Carrega Us. 1 19 = Carrega Us. 2 20 = Função 1 Aplicação 21 = Função 2 Aplicação 22 = Função 3 Aplicação 23 = Função 4 Aplicação 24 = Função 5 Aplicação 25 = Função 6 Aplicação 26 = Função 7 Aplicação 27 = Função 8 Aplicação 28 = Função 9 Aplicação 29 = Função 10 Aplicação 30 = Função 11 Aplicação 31 = Função 12 Aplicação	1		cfg	I/O	13-10
P0264	Função da Entrada DI2	Ver opções em P0263	4		cfg	I/O	13-10
P0265	Função da Entrada DI3	Ver opções em P0263	0		cfg	I/O	13-10
P0266	Função da Entrada DI4	Ver opções em P0263	0		cfg	I/O	13-10
P0267	Função da Entrada DI5	Ver opções em P0263	6		cfg	I/O	13-10
P0268	Função da Entrada DI6	Ver opções em P0263	8		cfg	I/O	13-10
P0269	Função da Entrada DI7	Ver opções em P0263	0		cfg	I/O	13-10
P0270	Função da Entrada DI8	Ver opções em P0263	0		cfg	I/O	13-10

Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Propr.	Grupos	Pág.
<b>P0275</b>	Função da Saída DO1 (RL1)	0 = Sem Função 1 = N* > Nx 2 = N > Nx 3 = N < Ny 4 = N = N* 5 = Veloc. Nula 6 = Is > lx 7 = Is < lx 8 = Torque > Tx 9 = Torque < Tx 10 = Remoto 11 = Run 12 = Ready 13 = Sem Falha 14 = Sem F0070 15 = Sem F0071 16 = Sem F0006/21/22 17 = Sem F0051 18 = Sem F0072 19 = 4-20 mA OK 20 = Conteúdo P0695 21 = Sent. Horário 22 = Ride-Through 23 = Pré-Carga OK 24 = Com Falha 25 = Horas Hab > Hx 26 = SoftPLC 27 = N>Nx/Nt>Nx 28 = F > Fx (1) 29 = F > Fx (2) 30 = STO 31 = Sem F0160 32 = Sem Alarme 33 = Sem Falha/Alarme 34 = Função 1 Aplicação 35 = Função 2 Aplicação 36 = Função 3 Aplicação 37 = Função 4 Aplicação 38 = Função 5 Aplicação 39 = Função 6 Aplicação 40 = Função 7 Aplicação 41 = Função 8 Aplicação 42 = Autoajuste	13		cfg	I/O	13-16
<b>P0276</b>	Função da Saída DO2	Ver opções em P0275	2		cfg	I/O	13-16
<b>P0277</b>	Função da Saída DO3	Ver opções em P0275	1		cfg	I/O	13-16
<b>P0278</b>	Função da Saída DO4	Ver opções em P0275	0		cfg	I/O	13-16
<b>P0279</b>	Função da Saída DO5	Ver opções em P0275	0		cfg	I/O	13-16
<b>P0281</b>	Frequência Fx	0,0 a 300,0 Hz	4,0 Hz				13-20
<b>P0282</b>	Histerese Fx	0,0 a 15,0 Hz	2,0 Hz				13-21
<b>P0287</b>	Histerese Nx/Ny	0 a 900 rpm	18 (15) rpm				13-21
<b>P0288</b>	Velocidade Nx	0 a 18000 rpm	120 (100) rpm				13-21
<b>P0289</b>	Velocidade Ny	0 a 18000 rpm	1800 (1500) rpm				13-21
<b>P0290</b>	Corrente lx	0 a 2x <sub>l<sub>nom</sub>-ND</sub>	1,0x <sub>l<sub>nom</sub>-ND</sub>				13-21
<b>P0291</b>	Velocidade Nula	0 a 18000 rpm	18 (15) rpm				13-22
<b>P0292</b>	Faixa para N = N*	0 a 18000 rpm	18 (15) rpm				13-22
<b>P0293</b>	Torque Tx	0 a 200 %	100 %				13-22
<b>P0294</b>	Horas Hx	0 a 6553 h	4320 h				13-22



Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Propr.	Grupos	Pág.
P0295	Corr. Nom. ND/HD Inv.	0 = 2 A / 2 A 1 = 3,6 A / 3,6 A 2 = 5 A / 5 A 3 = 6 A / 5 A 4 = 7 A / 5,5 A 5 = 7 A / 7 A 6 = 10 A / 8 A 7 = 10 A / 10 A 8 = 13 A / 11 A 9 = 13,5 A / 11 A 10 = 16 A / 13 A 11 = 17 A / 13,5 A 12 = 24 A / 19 A 13 = 24 A / 20 A 14 = 28 A / 24 A 15 = 31 A / 25 A 16 = 33,5 A / 28 A 17 = 38 A / 33 A 18 = 45 A / 36 A 19 = 45 A / 38 A 20 = 54 A / 45 A 21 = 58,5 A / 47 A 22 = 70 A / 56 A 23 = 70,5 A / 61 A 24 = 86 A / 70 A 25 = 88 A / 73 A 26 = 105 A / 86 A 27 = 105 A / 88 A 28 = 142 A / 115 A 29 = 180 A / 142 A 30 = 211 A / 180 A 31 = 2,9 A / 2,7 A 32 = 4,2 A / 3,8 A 33 = 7 A / 6,5 A 34 = 10 A / 9 A 35 = 12 A / 10 A 36 = 17 A / 17 A 37 = 22 A / 19 A 38 = 27 A / 22 A 39 = 32 A / 27 A 40 = 44 A / 36 A 41 = 53 A / 44 A 42 = 63 A / 53 A 43 = 80 A / 66 A 44 = 107 A / 90 A 45 = 125 A / 107 A 46 = 150 A / 122 A			ro	READ	6-6
P0296	Tensão Nominal Rede	0 = 200 / 240 V 1 = 380 V 2 = 400 / 415 V 3 = 440 / 460 V 4 = 480 V 5 = 500 / 525 V 6 = 550 / 575 V 7 = 600 V	Conforme modelo do inversor		cfg		6-7
P0297	Freq. de Chaveamento	0 = 1,25 kHz 1 = 2,5 kHz 2 = 5,0 kHz 3 = 10,0 kHz 4 = 2,0 kHz	Conforme modelo do inversor		cfg		6-7
P0298	Aplicação	0 = Uso Normal(ND) 1 = Uso Pesado(HD)	0		cfg		6-8

Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Propr.	Grupos	Pág.
<b>P0299</b>	Tempo Frenag. Partida	0,0 a 15,0 s	0,0 s		V/f, VVW, Sless		12-16
<b>P0300</b>	Tempo Frenagem Parada	0,0 a 15,0 s	0,0 s		V/f, VVW, Sless		12-16
<b>P0301</b>	Velocidade de Início	0 a 450 rpm	30 rpm		V/f, VVW, Sless		12-18
<b>P0302</b>	Tensão Frenagem CC	0,0 a 10,0 %	2,0 %		V/f, VVW		12-18
<b>P0303</b>	Velocidade Evitada 1	0 a 18000 rpm	600 rpm				12-19
<b>P0304</b>	Velocidade Evitada 2	0 a 18000 rpm	900 rpm				12-19
<b>P0305</b>	Velocidade Evitada 3	0 a 18000 rpm	1200 rpm				12-19
<b>P0306</b>	Faixa Evitada	0 a 750 rpm	0 rpm				12-19
<b>P0308</b>	Endereço Serial	1 a 247	1			NET	17-1
<b>P0310</b>	Taxa Comunic. Serial	0 = 9600 bits/s 1 = 19200 bits/s 2 = 38400 bits/s 3 = 57600 bits/s	1			NET	17-1
<b>P0311</b>	Config. Bytes Serial	0 = 8 bits, sem, 1 1 = 8 bits, par, 1 2 = 8 bits, imp, 1 3 = 8 bits, sem, 2 4 = 8 bits, par, 2 5 = 8 bits, imp, 2	1			NET	17-1
<b>P0313</b>	Ação p/ Erro Comunic.	0 = Inativo 1 = Para por Rampa 2 = Desab. Geral 3 = Vai para LOC 4 = LOC Mantém Hab 5 = Causa Falha	1			NET	17-3
<b>P0314</b>	Watchdog Serial	0,0 a 999,0 s	0,0 s			NET	17-1
<b>P0316</b>	Estado Interf. Serial	0 = Inativo 1 = Ativo 2 = Erro Watchdog			ro	NET	17-1
<b>P0317</b>	Start-up Orientado	0 = Não 1 = Sim	0		cfg	STARTUP	7-2
<b>P0318</b>	Função Copy MemCard	0 = Inativa 1 = Inv. → MMF 2 = MMF → Inv. 3 = Sinc Inv. → MMF 4 = Formata MMF 5 = Copiar Prog. SoftPLC 6 = Salvar Prog. SoftPLC	0		cfg		7-3
<b>P0320</b>	FlyStart/Ride-Through	0 = Inativas 1 = Flying Start 2 = FS/RT 3 = Ride-Through	0		cfg		12-8
<b>P0321</b>	Ud para Falta de Rede	178 a 770 V	505 V		Vetorial		12-14
<b>P0322</b>	Ud para Ride-Through	178 a 770 V	490 V		Vetorial		12-14
<b>P0323</b>	Ud para Retorno Rede	178 a 770 V	535 V		Vetorial		12-14
<b>P0325</b>	Ganho Prop. RT	0,0 a 63,9	22,8		Vetorial		12-15
<b>P0326</b>	Ganho Integr. RT	0,000 a 9,999	0,128		Vetorial		12-15
<b>P0327</b>	Rampa Corr. I/f F.S.	0,000 a 1,000 s	0,070 s		Sless		12-10
<b>P0328</b>	Filtro Flying Start	0,000 a 1,000 s	0,085 s		Sless		12-10
<b>P0329</b>	Rampa Freq. I/f F.S.	2,0 a 50,0	20,0		Sless		12-10



Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Prop.	Grupos	Pág.
<b>P0331</b>	Rampa de Tensão	0,2 a 60,0 s	2,0 s		V/f, VVW		12-12
<b>P0332</b>	Tempo Morto	0,1 a 10,0 s	1,0 s		V/f, VVW		12-12
<b>P0340</b>	Tempo Auto-Reset	0 a 255 s	0 s				15-8
<b>P0343</b>	Config. Falta à Terra	0 = Inativa 1 = Ativa	1		cfg		15-8
<b>P0344</b>	Config. Lim. Corrente	0 = Hold 1 = Desac.	1		cfg, V/f, VVW		9-7
<b>P0348</b>	Config. Sobrecarga Motor	0 = Inativa 1 = Falha/Alarme 2 = Falha 3 = Alarme	1		cfg		15-8
<b>P0349</b>	Nível para Alarme lxt	70 a 100 %	85 %		cfg		15-9
<b>P0350</b>	Config. Sobrecarga IGBTs	0 = F c/red. Fs 1 = F/A c/red. Fs 2 = F s/red. Fs 3 = F/A s/red. Fs	1		cfg		15-9
<b>P0351</b>	Config. Sobretemp. Motor	0 = Inativa 1 = Falha/Alarme 2 = Falha 3 = Alarme	1		cfg		15-10
<b>P0352</b>	Config. Ventiladores	0 = VD-OFF, VI-OFF 1 = VD-ON, VI-ON 2 = VD-CT, VI-CT 3 = VD-CT, VI-OFF 4 = VD-CT, VI-ON 5 = VD-ON, VI-OFF 6 = VD-ON, VI-CT 7 = VD-OFF, VI-ON 8 = VD-OFF, VI-CT 9 = VD-CT, VI-CT * 10 = VD-CT, VI-OFF * 11 = VD-CT, VI-ON * 12 = VD-ON, VI-CT * 13 = VD-OFF, VI-CT *	2		cfg		15-10
<b>P0353</b>	Config. Sobretemp. IGBT/Ar	0 = D-F/A, AR-F/A 1 = D-F/A, AR-F 2 = D-F, AR-F/A 3 = D-F, AR-F 4 = D-F/A, AR-F/A * 5 = D-F/A, AR-F * 6 = D-F, AR-F/A * 7 = D-F, AR-F *	0		cfg		15-11
<b>P0354</b>	Config. Veloc. Ventil.	0 = Inativa 1 = Falha	1		cfg		15-12
<b>P0355</b>	Config. Falha F0185	0 = Inativa 1 = Ativa	1		cfg		15-12
<b>P0356</b>	Compens. Tempo Morto	0 = Inativa 1 = Ativa	1		cfg		15-13
<b>P0357</b>	Tempo Falta Fase Rede	0 a 60 s	3 s				15-13
<b>P0358</b>	Config. Falha Encoder	0 = Inativas 1 = F0067 Ativa 2 = F0065, F0066 Ativas 3 = Todas Ativas	3		cfg, Enc		15-13
<b>P0360</b>	Histerese de Velocidade	0,0 a 100,0 %	10,0 %		Vetorial		11-23
<b>P0361</b>	Tempo com Velocidade Diferente da Referência	0,0 a 999,0 s	0,0 s		Vetorial		11-24
<b>P0372</b>	Corr. Fren. CC (Sless)	0,0 a 90,0 %	40,0 %		Sless		12-18

Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Propr.	Grupos	Pág.
<b>P0397</b>	Compens. Escor. Regen.	0 = Inativa 1 = Ativa	1		cfg, VVW		10-3
<b>P0398</b>	Fator Serviço Motor	1,00 a 1,50	1,00		cfg	MOTOR	11-9
<b>P0399</b>	Rendimento Nom. Motor	50,0 a 99,9 %	67,0 %		cfg, VVW	MOTOR	10-3
<b>P0400</b>	Tensão Nominal Motor	0 a 600 V	440 V		cfg	MOTOR	11-9
<b>P0401</b>	Corrente Nom. Motor	0 a 1,3x <sub>nom-ND</sub>	1,0x <sub>nom-ND</sub>		cfg	MOTOR	11-9
<b>P0402</b>	Rotação Nom. Motor	0 a 18000 rpm	1750 (1458) rpm		cfg	MOTOR	11-10
<b>P0403</b>	Frequência Nom. Motor	0 a 300 Hz	60 (50) Hz		cfg	MOTOR	11-10
<b>P0404</b>	Potência Nom. Motor	0 = 0,33 CV 1 = 0,50 CV 2 = 0,75 CV 3 = 1,0 CV 4 = 1,5 CV 5 = 2,0 CV 6 = 3,0 CV 7 = 4,0 CV 8 = 5,0 CV 9 = 5,5 CV 10 = 6,0 CV 11 = 7,5 CV 12 = 10,0 CV 13 = 12,5 CV 14 = 15,0 CV 15 = 20,0 CV 16 = 25,0 CV 17 = 30,0 CV 18 = 40,0 CV 19 = 50,0 CV 20 = 60,0 CV 21 = 75,0 CV 22 = 100,0 CV 23 = 125,0 CV 24 = 150,0 CV 25 = 175,0 CV	Motor <sub>max-ND</sub>		cfg	MOTOR	11-10
<b>P0405</b>	Número Pulsos Encoder	100 a 9999 ppr	1024 ppr		cfg	MOTOR	11-11
<b>P0406</b>	Ventilação do Motor	0 = Autoventilado 1 = Independente 2 = Fluxo Ótimo 3 = Proteção Estendida	0		cfg	MOTOR	11-11
<b>P0407</b>	Fator Pot. Nom. Motor	0,50 a 0,99	0,68		cfg, VVW	MOTOR	9-13
<b>P0408</b>	Fazer Autoajuste	0 = Não 1 = Sem Girar 2 = Girar para I <sub>m</sub> 3 = Girar para T <sub>m</sub> 4 = Estimar T <sub>m</sub>	0		cfg, VVW, Vetorial	MOTOR	11-18
<b>P0409</b>	Resistência Estator	0,000 a 9,999 ohm	0,000 ohm		cfg, VVW, Vetorial	MOTOR	11-20
<b>P0410</b>	Corrente Magnetização	0 a 1,25x <sub>nom-ND</sub>	I <sub>nom-ND</sub>			MOTOR	11-20
<b>P0411</b>	Indutância Dispersão	0,00 a 99,99 mH	0,00 mH		cfg, Vetorial	MOTOR	11-20
<b>P0412</b>	Constante T <sub>r</sub>	0,000 a 9,999 s	0,000 s		Vetorial	MOTOR	11-21
<b>P0413</b>	Constante T <sub>m</sub>	0,00 a 99,99 s	0,00 s		Vetorial	MOTOR	11-21

Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Propr.	Grupos	Pág.
P0510	Unidade Eng. Ind. 1	0 = Nenhuma 1 = V 2 = A 3 = rpm 4 = s 5 = ms 6 = N 7 = m 8 = Nm 9 = mA 10 = % 11 = °C 12 = CV 13 = Hz 14 = HP 15 = h 16 = W 17 = kW 18 = kWh 19 = H	0			HMI	5-6
P0511	Forma Indicação Ind. 1	0 = wxyz 1 = wxy.z 2 = wx.yz 3 = w.xyz	1			HMI	5-6
P0512	Unidade Eng. Ind. 2	Ver opções em P0510	3			HMI	5-7
P0513	Forma Indicação Ind. 2	0 = wxyz 1 = wxy.z 2 = wx.yz 3 = w.xyz	0			HMI	5-7
P0514	Unidade Eng. Ind. 3	Ver opções em P0510	0			HMI	5-8
P0515	Forma Indicação Ind. 3	0 = wxyz 1 = wxy.z 2 = wx.yz 3 = w.xyz	0			HMI	5-8
P0516	Unidade Eng. Ind. 4	Ver opções em P0510	0			HMI	5-9
P0517	Forma Indicação Ind. 4	0 = wxyz 1 = wxy.z 2 = wx.yz 3 = w.xyz	0			HMI	5-9
P0588	Máx. Torque Economia Energia	0 a 85 %	0 %		cfg, V/f		9-13
P0589	Mín. Magnet. Economia Energia	40 a 80 %	40 %		cfg, V/f		9-13
P0590	Mín. Vel. Economia Energia	0 a 18000 rpm	600 (525) rpm		cfg, V/f		9-14
P0591	Histerese Economia Energia	0 a 30 %	10 %		cfg, V/f		9-14
P0613	Revisão do Firmware	-32768 a 32767	0		ro		16-8
P0614	Revisão da PLD	-32768 a 32767	0		ro		16-8

Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Propr.	Grupos	Pág.
<b>P0680</b>	Estado Lógico	Bit 0 = Reservado Bit 1 = Comando Gira Bit 2 = Reservado Bit 3 = Reservado Bit 4 = Em Parada Rápida Bit 5 = 2ª Rampa Bit 6 = Modo Config. Bit 7 = Alarme Bit 8 = Girando Bit 9 = Habilitado Bit 10 = Horário Bit 11 = JOG Bit 12 = Remoto Bit 13 = Subtensão Bit 14 = Reservado Bit 15 = Falha			ro	NET	17-3
<b>P0681</b>	Velocidade 13 bits	-32768 a 32767			ro	NET	17-3
<b>P0682</b>	Controle Serial	Bit 0 = Habilita Rampa Bit 1 = Habilita Geral Bit 2 = Girar Horário Bit 3 = Habilita JOG Bit 4 = Remoto Bit 5 = 2ª Rampa Bit 6 = Parada Rápida Bit 7 = Reset de Falha Bit 8 a 15 = Reservado			ro	NET	17-1
<b>P0683</b>	Ref. Vel. Serial	-32768 a 32767			ro	NET	17-1
<b>P0684</b>	Controle CO/DN/DP	Ver opções em P0682			ro	NET	17-1
<b>P0685</b>	Ref. Vel. CO/DN/DP	-32768 a 32767			ro	NET	17-1
<b>P0692</b>	Estados Modo Operação	0 a 65535			ro		16-8
<b>P0695</b>	Valor para DOx	Bit 0 = DO1 Bit 1 = DO2 Bit 2 = DO3 Bit 3 = DO4 Bit 4 = DO5	Bit 4			NET	17-3
<b>P0696</b>	Valor 1 para AOx	-32768 a 32767	0			NET	17-3
<b>P0697</b>	Valor 2 para AOx	-32768 a 32767	0			NET	17-3
<b>P0700</b>	Protocolo CAN	1 = CANopen 2 = DeviceNet	2			NET	17-1
<b>P0701</b>	Endereço CAN	0 a 127	63			NET	17-1
<b>P0702</b>	Taxa Comunicação CAN	0 = 1 Mbps/Auto 1 = Reservado/Auto 2 = 500 Kbps 3 = 250 Kbps 4 = 125 Kbps 5 = 100 Kbps/Auto 6 = 50 Kbps/Auto 7 = 20 Kbps/Auto 8 = 10 Kbps/Auto	0			NET	17-1
<b>P0703</b>	Reset de Bus Off	0 = Manual 1 = Automático	1			NET	17-1
<b>P0705</b>	Estado Controlador CAN	0 = Inativo 1 = Auto-baud 2 = CAN Ativo 3 = Warning 4 = Error Passive 5 = Bus Off 6 = Não Alimentado			ro	NET	17-1
<b>P0706</b>	Telegramas CAN RX	0 a 65535			ro	NET	17-1

Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Propr.	Grupos	Pág.
<b>P0707</b>	Telegramas CAN TX	0 a 65535			ro	NET	17-1
<b>P0708</b>	Contador de Bus Off	0 a 65535			ro	NET	17-1
<b>P0709</b>	Mensagens CAN Perdidas	0 a 65535			ro	NET	17-1
<b>P0710</b>	Instâncias I/O DNet	0 = ODVA Basic 2W 1 = ODVA Extend 2W 2 = Especific. Fab. 2W 3 = Especific. Fab. 3W 4 = Especific. Fab. 4W 5 = Especific. Fab. 5W 6 = Especific. Fab. 6W	0			NET	17-1
<b>P0711</b>	Leitura #3 DeviceNet	0 a 1199	0			NET	17-2
<b>P0712</b>	Leitura #4 DeviceNet	0 a 1199	0			NET	17-2
<b>P0713</b>	Leitura #5 DeviceNet	0 a 1199	0			NET	17-2
<b>P0714</b>	Leitura #6 DeviceNet	0 a 1199	0			NET	17-2
<b>P0715</b>	Escrita #3 DeviceNet	0 a 1199	0			NET	17-2
<b>P0716</b>	Escrita #4 DeviceNet	0 a 1199	0			NET	17-2
<b>P0717</b>	Escrita #5 DeviceNet	0 a 1199	0			NET	17-2
<b>P0718</b>	Escrita #6 DeviceNet	0 a 1199	0			NET	17-2
<b>P0719</b>	Estado Rede DeviceNet	0 = Offline 1 = OnLine, Não Con. 2 = OnLine Conect. 3 = Conexão Expirou 4 = Falha Conexão 5 = Auto-Baud			ro	NET	17-2
<b>P0720</b>	Estado Mestre DNet	0 = Run 1 = Idle			ro	NET	17-2
<b>P0721</b>	Estado Com. CANopen	0 = Inativo 1 = Reservado 2 = Comunic. Hab. 3 = Ctrl. Erros Hab 4 = Erro Guarding 5 = Erro Heartbeat			ro	NET	17-2
<b>P0722</b>	Estado Nó CANopen	0 = Inativo 1 = Inicialização 2 = Parado 3 = Operacional 4 = Pré Operacional			ro	NET	17-2
<b>P0740</b>	Estado Com. Profibus	0 = Inativo 1 = Erro Acesso 2 = Offline 3 = Erro Config. 4 = Erro Parâm. 5 = Modo Clear 6 = Online			ro	NET	17-2
<b>P0741</b>	Perfil Dados Profibus	0 = PROFIdrive 1 = Fabricante	1			NET	17-2
<b>P0742</b>	Leitura #3 Profibus	0 a 1199	0			NET	17-2
<b>P0743</b>	Leitura #4 Profibus	0 a 1199	0			NET	17-2
<b>P0744</b>	Leitura #5 Profibus	0 a 1199	0			NET	17-2
<b>P0745</b>	Leitura #6 Profibus	0 a 1199	0			NET	17-2
<b>P0746</b>	Leitura #7 Profibus	0 a 1199	0			NET	17-2
<b>P0747</b>	Leitura #8 Profibus	0 a 1199	0			NET	17-2
<b>P0748</b>	Leitura #9 Profibus	0 a 1199	0			NET	17-2
<b>P0749</b>	Leitura #10 Profibus	0 a 1199	0			NET	17-2
<b>P0750</b>	Escrita #3 Profibus	0 a 1199	0			NET	17-3
<b>P0751</b>	Escrita #4 Profibus	0 a 1199	0			NET	17-3

Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Propr.	Grupos	Pág.
<b>P0752</b>	Escrita #5 Profibus	0 a 1199	0			NET	17-3
<b>P0753</b>	Escrita #6 Profibus	0 a 1199	0			NET	17-3
<b>P0754</b>	Escrita #7 Profibus	0 a 1199	0			NET	17-3
<b>P0755</b>	Escrita #8 Profibus	0 a 1199	0			NET	17-3
<b>P0756</b>	Escrita #9 Profibus	0 a 1199	0			NET	17-3
<b>P0757</b>	Escrita #10 Profibus	0 a 1199	0			NET	17-3
<b>P0918</b>	Endereço Profibus	1 a 126	1			NET	17-3
<b>P0922</b>	Sel. Teleg. Profibus	1 = Teleg. Padrão 1 2 = Telegrama 100 3 = Telegrama 101 4 = Telegrama 102 5 = Telegrama 103 6 = Telegrama 104 7 = Telegrama 105 8 = Telegrama 106 9 = Telegrama 107	1			NET	17-3
<b>P0944</b>	Contador de Falhas	0 a 65535			ro	NET	17-3
<b>P0947</b>	Número da Falha	0 a 65535			ro	NET	17-3
<b>P0963</b>	Taxa Comunic. Profibus	0 = 9,6 kbit/s 1 = 19,2 kbit/s 2 = 93,75 kbit/s 3 = 187,5 kbit/s 4 = 500 kbit/s 5 = Não Detectada 6 = 1500 kbit/s 7 = 3000 kbit/s 8 = 6000 kbit/s 9 = 12000 kbit/s 10 = Reservado 11 = 45,45 kbit/s			ro	NET	17-3
<b>P0964</b>	Identificação Drive	0 a 65535			ro	NET	17-3
<b>P0965</b>	Identificação Perfil	0 a 65535			ro	NET	17-3
<b>P0967</b>	Palavra de Controle 1	0000h a FFFFh	0000h		ro	NET	17-3
<b>P0968</b>	Palavra de Status 1	0000h a FFFFh	0000h		ro	NET	17-3
<b>P1000</b>	Estado da SoftPLC	0 = Sem Aplicativo 1 = Instal. Aplic. 2 = Aplic. Incomp. 3 = Aplic. Parado 4 = Aplic. Rodando			ro	SPLC, READ	18-1
<b>P1001</b>	Comando para SoftPLC	0 = Para Aplic. 1 = Executa Aplic. 2 = Exclui Aplic.	0			SPLC	18-1
<b>P1002</b>	Tempo Ciclo de Scan	0,0 a 999,9 ms			ro	SPLC, READ	18-1
<b>P1003</b>	Seleção Aplicação SoftPLC	0 = Usuário 1 = PID 2 = P.E. 3 = Multispeed 4 = Start/Stop 5 = Avanço/Retorno 6 = Funções Especiais de Uso Combinado	0		cfg	SPLC	18-2
<b>P1008</b>	Erro de Lag	-9999 a 9999			ro, Enc	SPLC	18-2
<b>P1009</b>	Ganho de Posição	0 a 9999	10		Enc	SPLC	18-3
<b>P1010</b>	Parâmetro SoftPLC 1	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
<b>P1011</b>	Parâmetro SoftPLC 2	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
<b>P1012</b>	Parâmetro SoftPLC 3	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3



Parâm.	Descrição	Faixa de Valores	Ajuste de Fábrica	Ajuste do Usuário	Propr.	Grupos	Pág.
P1013	Parâmetro SoftPLC 4	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1014	Parâmetro SoftPLC 5	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1015	Parâmetro SoftPLC 6	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1016	Parâmetro SoftPLC 7	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1017	Parâmetro SoftPLC 8	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1018	Parâmetro SoftPLC 9	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1019	Parâmetro SoftPLC 10	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1020	Parâmetro SoftPLC 11	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1021	Parâmetro SoftPLC 12	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1022	Parâmetro SoftPLC 13	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1023	Parâmetro SoftPLC 14	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1024	Parâmetro SoftPLC 15	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1025	Parâmetro SoftPLC 16	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1026	Parâmetro SoftPLC 17	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1027	Parâmetro SoftPLC 18	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1028	Parâmetro SoftPLC 19	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1029	Parâmetro SoftPLC 20	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1030	Parâmetro SoftPLC 21	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1031	Parâmetro SoftPLC 22	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1032	Parâmetro SoftPLC 23	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1033	Parâmetro SoftPLC 24	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1034	Parâmetro SoftPLC 25	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1035	Parâmetro SoftPLC 26	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1036	Parâmetro SoftPLC 27	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1037	Parâmetro SoftPLC 28	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1038	Parâmetro SoftPLC 29	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1039	Parâmetro SoftPLC 30	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1040	Parâmetro SoftPLC 31	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1041	Parâmetro SoftPLC 32	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1042	Parâmetro SoftPLC 33	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1043	Parâmetro SoftPLC 34	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1044	Parâmetro SoftPLC 35	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1045	Parâmetro SoftPLC 36	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1046	Parâmetro SoftPLC 37	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1047	Parâmetro SoftPLC 38	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1048	Parâmetro SoftPLC 39	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1049	Parâmetro SoftPLC 40	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1050	Parâmetro SoftPLC 41	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1051	Parâmetro SoftPLC 42	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1052	Parâmetro SoftPLC 43	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1053	Parâmetro SoftPLC 44	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1054	Parâmetro SoftPLC 45	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1055	Parâmetro SoftPLC 46	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1056	Parâmetro SoftPLC 47	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1057	Parâmetro SoftPLC 48	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1058	Parâmetro SoftPLC 49	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3
P1059	Parâmetro SoftPLC 50	-32768 a 32767	0		cfg	SPLC	18-3

**Notas:**

**ro** = Parâmetro somente leitura.

**rw** = Parâmetro de leitura/escrita.

**cfg** = Parâmetro de configuração, somente pode ser alterado com o motor parado.

**V/f** = Parâmetro disponível em modo V/f.

**Adj** = Parâmetro disponível apenas com V/f ajustável.

**VVW** = Parâmetro disponível em modo VVW.

**Vetorial** = Parâmetro disponível em modo vetorial.

**Sless** = Parâmetro disponível apenas em modo sensorless.

**Enc** = Parâmetro disponível apenas em modo vetorial com encoder.





Falha/Alarme	Descrição	Causas Mais Prováveis
F0006: Desequilíbrio Falta de Fase na Rede	Falha de desequilíbrio ou falta de fase na rede de alimentação. <b>Obs.:</b> - Caso o motor não tenha carga no eixo ou esteja com baixa carga poderá não ocorrer esta falha. - Tempo de atuação ajustado em P0357. P0357 = 0 desabilita a falha.	<ul style="list-style-type: none"><li>■ Falta de fase na entrada do inversor.</li><li>■ Desequilíbrio de tensão de entrada &gt;5 %.</li></ul>
F0021: Subtensão Barramento CC	Falha de subtensão no circuito intermediário.	<ul style="list-style-type: none"><li>■ Tensão de alimentação muito baixa, ocasionando tensão no barramento CC menor que o valor mínimo (ler o valor no Parâmetro P0004): Ud &lt; 223 V - Tensão de alimentação trifásica 200 / 240 V. Ud &lt; 170 V - Tensão de alimentação monofásica 200-240 V (modelos CFW700XXXXS2 ou CFW700XXXXB2) (P0296 = 0). Ud &lt; 385 V - Tensão de alimentação 380 V (P0296 = 1). Ud &lt; 405 V - Tensão de alimentação 400 / 415 V (P0296 = 2). Ud &lt; 446 V - Tensão de alimentação 440 / 460 V (P0296 = 3). Ud &lt; 487 V - Tensão de alimentação 480 V (P0296 = 4). Ud &lt; 530 V - Tensão de alimentação 500 / 525 V (P0296 = 5). Ud &lt; 580 V - Tensão de alimentação 550 / 575 V (P0296 = 6). Ud &lt; 605 V - Tensão de alimentação 600 V (P0296 = 7).</li><li>■ Falta de fase na entrada.</li><li>■ Falha no circuito de pré-carga.</li><li>■ Parâmetro P0296 selecionado para usar acima da tensão nominal da rede.</li></ul>
F0022: Sobretensão Barramento CC	Falha de sobretensão no circuito intermediário.	<ul style="list-style-type: none"><li>■ Tensão de alimentação muito alta, resultando em uma tensão no barramento CC acima do valor máximo: Ud &gt; 400 V - Modelos 220 / 230 V (P0296 = 0). Ud &gt; 800 V - Modelos 380 / 480 V (P0296 = 1, 2, 3 ou 4). Ud &gt; 1000 V - Modelos 500 / 600 V (P0296 = 5, 6 ou 7).</li><li>■ Inércia da carga acionada muito alta ou rampa de desaceleração muito rápida.</li><li>■ Ajuste de P0151 ou P0153 ou P0185 muito alto.</li></ul>
A0046: Carga Alta no Motor	Alarme de sobrecarga no motor. <b>Obs.:</b> Pode ser desabilitado ajustando P0348 = 0 ou 2.	<ul style="list-style-type: none"><li>■ Ajuste de P0156, P0157 e P0158 baixo para o motor utilizado.</li><li>■ Carga no eixo do motor alta.</li></ul>
A0047: Carga Alta nos IGBTs	Alarme de sobrecarga nos IGBTs. <b>Obs.:</b> Pode ser desabilitado ajustando P0350 = 0 ou 2.	<ul style="list-style-type: none"><li>■ Corrente alta na saída do inversor.</li></ul>
F0048: Sobrecarga nos IGBTs	Falha de sobrecarga nos IGBTs.	<ul style="list-style-type: none"><li>■ Corrente muito alta na saída do inversor.</li></ul>

Falha/Alarme	Descrição	Causas Mais Prováveis
A0050: Temperatura IGBTs Alta	Alarme de temperatura elevada medida nos sensores de temperatura (NTC) dos IGBTs. <b>Obs.:</b> Pode ser desabilitado ajustando P0353 = 2 ou 3.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Temperatura ambiente ao redor do inversor alta (&gt;50 °C) e corrente de saída elevada.</li> <li>■ Ventilador bloqueado ou defeituoso.</li> <li>■ Dissipador muito sujo.</li> </ul>
F0051: Sobretensão IGBTs	Falha de sobretensão elevada medida nos sensores de temperatura (NTC) dos IGBTs.	
F0065 Falha Sinais Encoder (SW)	Realimentação obtida pelo encoder divergente da velocidade comandada. A falha pode ser desabilitada através do parâmetro P0358.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Fiação entre encoder e o acessório de interface para encoder interrompida.</li> <li>■ Encoder com defeito.</li> <li>■ Acoplamento do encoder com o motor quebrado.</li> <li>■ Inversor operando em limitação de corrente (caso a aplicação necessite operar nessa condição, esta falha deverá ser desabilitada utilizando o parâmetro P0358).</li> </ul>
F0066 Falha Sinais Encoder (SW)	Realimentação obtida pelo encoder divergente da velocidade comandada. A falha pode ser desabilitada através do parâmetro P0358.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Fiação entre encoder e o acessório de interface para encoder interrompida.</li> <li>■ Encoder com defeito.</li> <li>■ Acoplamento do encoder com o motor quebrado.</li> <li>■ Inversor operando em limitação de corrente (caso a aplicação necessite operar nessa condição, esta falha deverá ser desabilitada utilizando o parâmetro P0358).</li> </ul>
F0067: Fiação Invertida Encoder/Motor	Falha relacionada a relação de fase dos sinais do encoder, se P0202 = 5 e P0408 = 2, 3 ou 4. <b>Obs.:</b> - Não é possível reset desta falha durante o autoajuste. - Neste caso desenergizar o inversor, resolver o problema e então reenergizar. - Quando P0408 = 0, essa falha pode ser desativada através do parâmetro P0358. Nesse caso é possível o reset da falha.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Fiação U, V, W para o motor invertida.</li> <li>■ Canais A e B do encoder invertidos.</li> <li>■ Erro na posição de montagem do encoder.</li> <li>■ Motor com rotor travado ou sendo arrastado na partida.</li> </ul>
F0070: Sobrecorrente/ Curto-circuito	Sobrecorrente ou curto-circuito na saída, barramento CC ou resistor de frenagem.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Curto-circuito entre duas fases do motor.</li> <li>■ Curto-circuito dos cabos de ligação do resistor de frenagem reostática.</li> <li>■ Módulos de IGBT em curto.</li> </ul>
F0071: Sobrecorrente na Saída	Falha de sobrecorrente na saída.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Inércia de carga muito alta ou rampa de aceleração muito rápida.</li> <li>■ Ajuste de P0135 ou P0169 e P0170 muito alto.</li> </ul>
F0072: Sobrecarga no Motor	Falha de sobrecarga no motor. <b>Obs.:</b> Pode ser desabilitada ajustando P0348 = 0 ou 3.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Ajuste de P0156, P0157 e P0158 muito baixo para o motor.</li> <li>■ Carga no eixo do motor muito alta.</li> </ul>
F0074: Falha à Terra	Falha de sobrecorrente para o terra. <b>Obs.:</b> Pode ser desabilitada ajustando P0343 = 0.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Curto para o terra em uma ou mais fases de saída.</li> <li>■ Capacitância dos cabos do motor elevada ocasionando picos de corrente na saída. <sup>(1)</sup></li> </ul>
F0078: Sobretensão Motor	Falha relacionada a sensor de temperatura tipo PTC instalado no motor. <b>Obs.:</b> - Pode ser desabilitada ajustando P0351 = 0 ou 3. - Necessário programar entrada e saída analógica para função PTC.	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Carga no eixo do motor muito alta.</li> <li>■ Ciclo de carga muito elevado (grande número de partidas e paradas por minuto).</li> <li>■ Temperatura ambiente alta ao redor do inversor.</li> <li>■ Mau contato ou curto-circuito (resistência &lt; 100 Ω) na fiação ligada ao termistor do motor.</li> <li>■ Termistor do motor não instalado.</li> <li>■ Eixo do motor travado.</li> </ul>

Falha/Alarme	Descrição	Causas Mais Prováveis
F0080: Falha na CPU (Watchdog)	Falha de watchdog no microcontrolador.	■ Ruído elétrico.
F0084: Falha de Autodiagnose	Falha de Autodiagnose.	■ Defeito em circuitos internos do inversor.
A0090: Alarme Externo	Alarme externo via Dlx. <b>Obs.:</b> Necessário programar Dlx para "sem alarme externo".	■ Fiação nas entradas DI1 a DI8 aberta (programadas para "s/ Alarme Ext.").
F0091: Falha Externa	Falha externa via Dlx. <b>Obs.:</b> Necessário programar Dlx para "sem falha externa".	■ Fiação nas entradas DI1 a DI8 aberta (programadas para "s/ Falha Ext.").
A0098: Ativar Habilita Geral	Falta do Habilita Geral durante o Autoajuste.	■ Fiação na entrada Dlx (programada para "Habilita Geral") aberta.
F0099: Offset Corrente Inválido	Circuito de medição de corrente apresenta valor fora do normal para corrente nula.	■ Defeito em circuitos internos do inversor.
A0110: Temperatura Motor Alta	Alarme relacionado a sensor de temperatura tipo PTC instalado no motor. <b>Obs.:</b> - Pode ser desabilitado ajustando P0351 = 0 ou 2. - Necessário programar entrada e saída analógica para função PTC.	■ Carga no eixo do motor alta. ■ Ciclo de carga elevado (grande número de partidas e paradas por minuto). ■ Temperatura ambiente alta ao redor do inversor. ■ Mau contato ou curto-circuito (resistência < 100 Ω) na fiação ligada ao termistor do motor. ■ Termistor do motor não instalado. ■ Eixo do motor travado.
A0128: Timeout Comunicação Serial	Indica que o inversor parou de receber telegramas válidos dentro de um determinado período de tempo. <b>Obs.:</b> Pode ser desabilitada ajustando P0314 = 0,0 s.	■ Verificar instalação dos cabos e aterramento. ■ Certificar-se de que o mestre enviou um novo telegrama em um tempo inferior ao programado no P0314.
A0133: Sem Alimentação CAN	Alarme de falta de alimentação no Controlador CAN.	■ Cabo rompido ou desconectado. ■ Fonte de alimentação desligada.
A0134: Bus Off	Periférico CAN do inversor foi para o estado de bus off.	■ Taxa de comunicação incorreta. ■ Dois escravos na rede com mesmo endereço. ■ Erro na montagem do cabo (sinais trocados).
A0135: Erro Comunicação CANopen	Alarme que indica erro de comunicação.	■ Problemas na comunicação. ■ Programação incorreta do mestre. ■ Configuração incorreta dos objetos de comunicação.
A0136: Mestre em Idle	Mestre da rede foi para o estado ocioso (idle).	■ Chave do PLC na posição IDLE. ■ Bit do registrador de comando do PLC em zero (0).
A0137: Timeout Conexão DeviceNet	Alarme de timeout nas conexões I/O do DeviceNet.	■ Uma ou mais conexões do tipo I/O alocadas foram para o estado de timeout.
A0138: <sup>(2)</sup> Interface Profibus DP em Modo Clear	Indica que o inversor recebeu o comando do mestre da rede Profibus DP para entrar em modo Clear.	■ Verificar o estado do mestre da rede, certificando que este encontra-se em modo de execução (RUN). ■ Mais informações consultar manual da comunicação Profibus DP <sup>(2)</sup> .
A0139: <sup>(2)</sup> Interface Profibus DP Offline	Indica interrupção na comunicação entre o mestre da rede Profibus DP e o inversor.	■ Verificar se o mestre da rede está configurado corretamente e operando normalmente. ■ Verificar a instalação da rede de maneira geral – passagem dos cabos, aterramento. ■ Mais informações consultar manual da comunicação Profibus DP <sup>(2)</sup> .

Falha/Alarme	Descrição	Causas Mais Prováveis
A0140: <sup>(2)</sup> Erro de Acesso ao Módulo Profibus DP	Indica erro no acesso aos dados do módulo de comunicação Profibus DP.	<ul style="list-style-type: none"> <li>Verificar se o Módulo Profibus DP está corretamente encaixado no slot 3.</li> <li>Mais informações consultar manual da comunicação Profibus DP <sup>(3)</sup>.</li> </ul>
F0150: Sobrevelocidade Motor	Falha de sobrevelocidade. Ativada quando a velocidade real ultrapassar o valor de $P0134 \times \frac{(100\% + P0132)}{100\%}$ por mais de 20 ms.	<ul style="list-style-type: none"> <li>Ajuste incorreto de P0161 e/ou P0162.</li> <li>Carga tipo guindaste dispara.</li> </ul>
F0151: Falha Módulo Memória FLASH	Falha no Módulo de Memória FLASH (MMF-01).	<ul style="list-style-type: none"> <li>Defeito no módulo de memória FLASH.</li> <li>Módulo de memória FLASH não está bem encaixado.</li> </ul>
A0152: Temperatura Ar Interno Alta	Alarme de temperatura do ar interno alta. <b>Obs.:</b> Pode ser desabilitada ajustando P0353 = 1 ou 3.	<ul style="list-style-type: none"> <li>Temperatura ambiente ao redor do inversor alta (&gt;50 °C) e corrente de saída elevada.</li> <li>Ventilador interno defeituoso (quando existir).</li> <li>Temperatura no interior do painel alta (&gt;45 °C).</li> </ul>
F0153: Sobret temperatura Ar Interno	Falha de sobret temperatura do ar interno.	<ul style="list-style-type: none"> <li>Temperatura ambiente ao redor do inversor alta (&gt;50 °C) e corrente de saída elevada.</li> <li>Ventilador interno defeituoso (quando existir).</li> </ul>
F0156: Subtemperatura	Falha de subtemperatura medida nos sensores de temperatura dos IGBTs ou do retificador abaixo de -30 °C.	<ul style="list-style-type: none"> <li>Temperatura ambiente ao redor do inversor <math>\leq -30</math> °C.</li> </ul>
F0157: Perda Dados Tabela Parâmetros	Houve um problema na inicialização, durante a rotina de carregamento da tabela de parâmetros. Algumas alterações recentes de parâmetros podem ter sido perdidas.	<ul style="list-style-type: none"> <li>Houve um desligamento muito rápido do controle enquanto algum parâmetro estava sendo alterado.</li> </ul>
F0158: Falha Tabela Parâmetros	Houve um problema na inicialização, durante a rotina de carregamento da tabela de parâmetros. Todos os parâmetros foram perdidos e os valores padrão carregados.	<ul style="list-style-type: none"> <li>Falha na atualização de firmware.</li> <li>Defeito no cartão de controle.</li> </ul>
A0159: HMI Incompatível	HMI incompatível.	<ul style="list-style-type: none"> <li>HMI de outro produto sendo utilizada.</li> </ul>
F0160: Relés Parada de Segurança	Falha nos relés da função STO (Safe Torque Off, função parada de segurança).	<ul style="list-style-type: none"> <li>Um dos relés está defeituoso ou sem a tensão de +24 Vcc na bobina.</li> </ul>
A0163: Fio Partido AI1	Sinaliza que a referência em corrente (4-20 mA ou 20-4 mA) da AI1 está fora da faixa de 4 a 20 mA.	<ul style="list-style-type: none"> <li>Cabo da AI1 rompido.</li> <li>Mau contato na conexão do sinal nos bornes.</li> </ul>
A0164: Fio Partido AI2	Sinaliza que a referência em corrente (4-20 mA ou 20-4 mA) da AI2 está fora da faixa de 4 a 20 mA.	<ul style="list-style-type: none"> <li>Cabo da AI2 rompido.</li> <li>Mau contato na conexão do sinal nos bornes.</li> </ul>
A0168: Erro de Velocidade muito Alto	Diferença entre a Referência de Velocidade e a Velocidade Real maior que a programada em P0360.	<ul style="list-style-type: none"> <li>Inversor em Limitação de Corrente de Torque.</li> </ul>
F0169: Erro de Velocidade muito Alto	Diferença entre a Referência de Velocidade e a Velocidade Real maior que a programada em P0360 por um tempo superior a P0361.	<ul style="list-style-type: none"> <li>Inversor em Limitação de Corrente de Torque por tempo excessivo.</li> </ul>
A0170: Parada de Segurança	Função função STO (Safe Torque Off, função parada de segurança).	<ul style="list-style-type: none"> <li>O CFW700 foi para o estado STO.</li> </ul>
A0177: Substituição Ventilador	Alarme para substituição do ventilador (P0045 > 50000 horas). <b>Obs.:</b> Pode ser desabilitada ajustando P0354 = 0.	<ul style="list-style-type: none"> <li>Número de horas máximo de operação do ventilador do dissipador excedido.</li> </ul>



Falha/Alarme	Descrição	Causas Mais Prováveis
F0179: Falha Velocidade Ventilador	Falha na velocidade do ventilador do dissipador. <b>Obs.:</b> Pode ser desabilitada ajustando P0354 = 0.	<ul style="list-style-type: none"><li>■ Sujeira nas pás e rolamentos do ventilador.</li><li>■ Defeito no ventilador.</li><li>■ Conexão da alimentação do ventilador defeituosa.</li></ul>
F0182: Falha Realimentação de Pulsos	Falha na realimentação de pulsos de saída.	<ul style="list-style-type: none"><li>■ Defeito nos circuitos internos do inversor.</li><li>■ Inversor operando sem motor.</li></ul>
F0183: Sobrecarga IGBTs + Temperatura	Sobretensão relacionada a proteção de sobrecarga nos IGBTs.	<ul style="list-style-type: none"><li>■ Temperatura ambiente alta ao redor do inversor.</li><li>■ Operação em frequência &lt; 10 Hz com sobrecarga.</li></ul>
F0185: Falha no Contator de Pré-Carga	Sinaliza falha no contator de pré-carga.	<ul style="list-style-type: none"><li>■ Defeito no contator de pré-carga.</li><li>■ Fusível de comando aberto.</li><li>■ Falta de fase na entrada L1/R ou L2/S.</li></ul>
F0228: Timeout Comunicação Serial	■ Consultar o manual da comunicação Serial RS-232 / RS-485 <sup>(a)</sup> .	
F0233: Sem Alimentação CAN	■ Consultar o manual da comunicação CANopen e/ou consultar o manual da comunicação DeviceNet <sup>(a)</sup> .	
F0234: Bus Off		
F0235: Erro Comunicação CANopen	■ Consultar o manual da comunicação CANopen <sup>(a)</sup> .	
F0236: Mestre em Idle	■ Consultar o manual da comunicação DeviceNet <sup>(a)</sup> .	
F0237: Timeout Conexão DeviceNet		
F0238: <sup>(a)</sup> Profibus Modo Clear	Indica que o inversor recebeu o comando do mestre da rede Profibus DP para entrar em modo Clear.	<ul style="list-style-type: none"><li>■ Verifica o estado do mestre da rede, certificando que este encontra-se em modo de execução (RUN).</li><li>■ A indicação de falha ocorrerá se P0313 = 5.</li><li>■ Mais informações consultar manual da comunicação Profibus DP <sup>(a)</sup>.</li></ul>
F0239: <sup>(a)</sup> Profibus Offline	Indica interrupção na comunicação entre o mestre da rede Profibus DP e o inversor.	<ul style="list-style-type: none"><li>■ Verifica se o mestre da rede está configurado corretamente e operando normalmente.</li><li>■ Verifica a instalação da rede de maneira geral - passagem dos cabos, aterramento.</li><li>■ A indicação de falha ocorrerá se P0313 = 5.</li><li>■ Mais informações consultar manual da comunicação Profibus DP <sup>(a)</sup>.</li></ul>
F0240: <sup>(a)</sup> Erro Acesso Interface Profibus DP	Indica erro no acesso aos dados do módulo de comunicação Profibus DP.	<ul style="list-style-type: none"><li>■ Verifica se o Módulo Profibus DP está corretamente encaixado no slot 3.</li><li>■ A indicação de falha ocorrerá se P0313 = 5.</li><li>■ Mais informações consultar manual da comunicação Profibus DP <sup>(a)</sup>.</li></ul>
A0702: Inversor Desabilitado	■ Consultar o manual da SoftPLC <sup>(a)</sup> .	
A0704: Dois Movimentos Habilitados		
A0706: Referência não Programada para SoftPLC		

Falha/Alarme	Descrição	Causas Mais Prováveis
F0711: Falha de Execução da SoftPLC	Falha de execução da SoftPLC <sup>(*)</sup> .	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Aplicativo incompatível.</li> <li>■ Falha durante o carregamento do aplicativo.</li> <li>■ Programa gerado com versão antiga do WLP.</li> </ul>

**Notas:**

**(1)** Cabo de ligação do motor muito longo, com mais do que 100 metros, apresentará uma alta capacitância parasita para o terra. A circulação de corrente parasita por estas capacitâncias pode provocar a ativação do circuito de falta à terra e, consequentemente, bloqueio por F0074, imediatamente após a habilitação do inversor.

**POSSÍVEL SOLUÇÃO:**

Reduzir a frequência de chaveamento (P0297).

**(2)** Com módulo Profibus DP conectado no slot 3 (XC43).

**(3)** Manual disponível para download no site: [www.weg.net](http://www.weg.net).


**NOTA!**

Os parâmetros do usuário (P1010 a P1059), as falhas (F0750 a F0799) e alarmes (A0750 a A0799) relacionados as aplicações Controlador PID, Potenciômetro Eletrônico (P.E.), Multispeed, Comando a Três Fios (Start/Stop), Comando Avanço e Retorno, e Funções Especiais de uso combinado são descritos somente no Capítulo 19 APLICAÇÕES na página 19-1.


**ATENÇÃO!**

Mau contato no cabo da HMI ou ruído elétrico na instalação, podem provocar falha de comunicação da HMI com o cartão de controle. Nesta situação a operação, pela HMI, ficará indisponível e a HMI indicará no display:

