

3 Hata ve Alarmlar

3.1 Hata mesajları

Hata durumunda inverter durur ve ekranda bir hata kodu görüntülenir.

NOT

Hata kodunu resetlemek için aşağıdaki üç yöntemden biri kullanılabilir:

1. Sürücünün enerjisini kesip tekrar veriniz.
2. BOP veya AOP üzerindeki  butonuna basınız.
3. Dijital Giriş 3 üzerinden (fabrika değeri)

Hata	Muhtemel Sebepler	Tehsis & Çözüm Yöntemi	Quit
F0001 Aşırı Akım	➤ Motor gücü (P0307) inverter gücüne (r0206) uygun değil ➤ Motor kablosunda kısa devre ➤ Topraklama hatası	Aşağıdakileri kontrol edin: 1. Motor gücü (P0307) inverter gücüne (r0206) uygun olmalıdır. 2. Kablo uzunluğu sınırları aşılmamalıdır. 3. Motor kablosu veya motorda kısa devre veya topraklama hatası olmamalıdır. 4. Motor parametreleri kullanılan motora uygun olmalıdır. 5. Stator direncinin değeri (P0350) doğru olmalıdır 6. Motorun rahatça çalışmasını engelleyecek herhangi bir şey yapılmamalı veya motor aşırı yüklenmemelidir. ➤ Rampa süresini artırın ➤ Güçlendirme seviyesini azaltın	OFF2
F0002 Aşırı Gerilim	➤ DC-bara gerilimi (r0026) trip seviyesini (P2172) aşmakta ➤ Aşırı gerilim hatası şebeke geriliminin çok yüksek olması ya da motorun rejeneratif çalışması durumunda gerçekleşir. Rejeneratif çalışma, hızlı duruş rampaları veya motorun aktif bir yük tarafından sürülmesi durumunda gerçekleşir.	Aşağıdakileri kontrol edin: 1. Besleme gerilimi (P0210) plakada gösterilen sınırlar içinde kalmalıdır. 2. DC-bara gerilim kontrolörü aktif durumda olmalı (P1240) ve doğru şekilde parametrelendirilmelidir. 3. Duruş rampası süresi (P1121) yükün ataletine uygun olmalıdır. 4. Gereken frenleme gücü belirtilen sınırlar içinde kalmalıdır. NOTE Yüksek ataletli yüklerde daha uzun rampa süreleri gerekmektedir; aksi takdirde, frenleme direnci kullanınız.	OFF2
F0003 Düşük gerilim	➤ Ana besleme yetersiz. ➤ Belirtilen sınırlar dışında şok yük.	Aşağıdakileri kontrol edin: 1. Besleme gerilimi (P0210) plakada gösterilen sınırların içinde kalmalıdır. 2. Cihazın beslemesi geçici arızalara veya gerilimdeki düşmelere maruz kalmamalıdır.	OFF2
F0004 Inverter Aşırı Sıcaklık	➤ Havalandırma yetersiz ➤ Ortam sıcaklığı çok yüksek.	Aşağıdakileri kontrol edin: ➤ Inverter çalışırken fan dönüyor olmalıdır ➤ Pals frekansı fabrika değerine ayarlanmalıdır ➤ Ortam sıcaklığı belirtilen değerin üzerinde olabilir ➤ Mega Master için ilave değer: ➤ P949 = 1: Rectifiere aşırı sıcaklık ➤ P949 = 2: Ortam aşırı sıcaklık ➤ P949 = 3: EBOX aşırı sıcaklık	OFF2
F0005 Inverter I2T	➤ Inverter aşırı yüklenmiş. ➤ Kullanım oranı çok yüksek. ➤ Motor gücü (P0307) inverterin güç kapasitesini (r0206) aşıyor.	Aşağıdakileri kontrol edin: 1. Yük kullanım oranı belirtilen sınırlar içinde kalmalıdır. 2. Motor gücü (P0307) inverter gücüne (r0206) uygun olmalıdır.	OFF2
F0011 Motor Aşırı Sıcaklık	➤ Motor aşırı yüklenmiş	Aşağıdakileri kontrol edin: 1. Yük kullanım oranı doğru olmalıdır 2. Motor nominal aşırı sıcaklıkları (P0626-P0628) doğru olmalıdır 3. Motor sıcaklık ikaz seviyesi (P0604) uygun olmalıdır	OFF1
F0012 Inverter sıcaklığı sinyali kaybı	Inverter sıcaklık sensör kablosunda kopukluk		OFF2

Hata	Muhtemel Sebepler	Tehsis & Çözüm Yöntemi	Quit
F0015 Motor sıcaklığı sinyal kaybı	Motor sıcaklık sensörünün açık veya kısa devre olması. Sinyal kaybı algılanırsa sıcaklık izleme, motor termik modeli ile izlemeye geçer.		OFF2
F0020 Şebeke fazı yok	Üç giriş fazından biri yoksa, palslar devrede ise ve sürücü yüklü ise hata oluşur.	Şebeke fazlarının giriş kablolarını kontrol ediniz.	OFF2
F0021 Topraklama hatası	Faz akımlarının toplamı nominal inverter akımından 5% fazla ise hata oluşur. NOTE – Çerçeve ebatları D - F Bu hata yalnızca 3 akım sensörü bulunan cihazlarda oluşur.		OFF2
F0022 Güç katı hatası	Bu donanım hatası (P0947 = 22 ve P0949 = 1) aşağıdaki durumlarda oluşur: (1) DC-bara aşırı akım = IGBT kısa devre (2) Frenleme modülü kısa devre (3) Topraklama hatası (4) I/O kartı tam oturmamış. ➤ Çerçeve ebatları A - C (1),(2),(3),(4) ➤ Çerçeve ebatları D - E (1),(2),(4) ➤ Çerçeve ebatları F(2),(4) Tüm bu hatalar güç katında tek bir sinyal ile belirtildiğinden hangi hatanın oluştuğunu anlamak mümkün olmamaktadır. ➤ UCE hatası, P0947 = 22 ve hata değeri P0949 =12 veya 13 veya 14, UCE'ye bağlı olarak (yalnızca MegaMaster için).	I/O kartını kontrol edin. Yerine tam olarak oturmuş olmalıdır.	OFF2
F0023 Çıkış hatası	Çıkış fazlarından birinin bağlantısı kopuk.		OFF2
F0024 Doğrultucu aşırı sıcaklık	➤ Yetersiz havalandırma ➤ Fan çalışmıyor ➤ Ortam sıcaklığı çok yüksek.	Aşağıdakileri kontrol edin: ➤ İnverter çalışırken fan dönmelidir ➤ Pals frekansı fabrika değerine getirilmelidir ➤ Ortam sıcaklığı cihaz için belirtilen değerin üzerinde olabilir	OFF2
F0030 Fan çalışmıyor	Fan çalışmıyor	➤ Opsiyonel modüller takılı iken (AOP veya BOP) hata maskelenemez. ➤ Yeni bir fana ihtiyaç var.	OFF2
F0035 n den sonra otomatik restart	n-restart denemesinden sonra otomatik restart hatası		OFF2
F0040 Otomatik kalibrasyon arızası			OFF2

Hata	Muhtemel Sebepler	Teşhis & Çözüm Yöntemi	Quit
F0041 Motor bilgileri tanımlaması arızası	Motor bilgileri tanımlaması çalışmıyor. ➤ Alarm değeri =0: Yük yok ➤ Alarm değeri =1: Tanımlama esnasında akım sınırı seviyesine ulaşıldı. ➤ Alarm değeri =2: Tanımlanmış stator direnci 0.1%'den az ya da 100%'den büyük. ➤ Alarm değeri =3: Tanımlanmış rotor direnci 0.1%'den az ya da 100%'den büyük. ➤ Alarm değeri =4: Tanımlanmış stator reaktansı 50%'den az ve 500%'den büyük ➤ Alarm değeri =5: Tanımlanmış ana reaktans 50%'den az ve 500%'den büyük ➤ Alarm değeri =6: Tanımlanmış rotor süresi sabiti 10 ms'den az ya da 5 s'den büyük ➤ Alarm değeri =7: Tanımlanmış toplam kaçak reaktansı 5%'den az ya da 50%'den büyük ➤ Alarm değeri =8: Tanımlanmış stator kaçak reaktansı 25%'den az ya da 250%'den büyük ➤ Alarm değeri =9: Tanımlanmış rotor kaçak endüktansı 25%'den az ya da 250%'den büyük ➤ Alarm değeri = 20: Tanımlanmış IGBT gerilimi 0.5 V'dan az ya da 10V'dan büyük ➤ Alarm değeri = 30: Akım kontrolörü gerilim sınırında ➤ Alarm değeri = 40: Tanımlanmış veri setinde tutarsızlık, en az bir tanımlama çalışmıyor Yüzde değerleri empedans üzerine kuruludur $Z_b = V_{mot,nom} / \sqrt{3} / I_{mot,nom}$	0: Motorun invertere bağlı olup olmadığını kontrol edin. 1-40: P304-311'deki motor bilgilerinin doğruluğunu kontrol edin. Ne tip bir motor bağlantısı gerektiğini kontrol edin (yıldız, üçgen).	OFF2
F0042 Hız kontrolü optimizasyon hatası	➤ Motor bilgileri tanımlaması çalışmıyor. ➤ Alarm değeri =0: Kararlı hız beklerken zaman aşımı ➤ Alarm değeri =1: Kararsız değer okuması		OFF2
F0051 Parametre EEPROM Hatası	➤ Volatil olmayan parametre kaydedilirken okuma veya yazma hatası.	➤ Fabrika resetlemesi ve yeniden parametrelendirme ➤ Sürücüyü değiştirin	OFF2
F0052 güç kartı hatası	➤ Güç kartı bilgisi okuma hatası veya geçersiz data.	➤ Sürücüyü değiştirin	OFF2
F0053 IO Eeprom Hatası	➤ IO EEPROM bilgisi için okuma hatası veya geçersiz veri.	➤ Veriyi kontrol edin ➤ IO modülünü değiştirin	OFF2
F0054 Yanlış IO Kartı	1. Yanlış IO kartı takılı. 2. IO kartı üzerinde ID bulunamadı, veri yok.	➤ Veriyi kontrol edin ➤ IO modülünü değiştirin	OFF2
F0060 Asic Timeout	➤ Dahili haberleşme arızası	➤ Hata devam ederse, cihazı değiştirin ➤ Servis bölümü ile temas kurunuz	OFF2
F0070 CB set değeri hatası	➤ Telegram bekleme süresi boyunca CB'den (haberleşme kartı) set değeri gelmedi	➤ CB'yi ve haberleştiği cihazı kontrol edin	OFF2
F0071 USS (BOP- bağlantısı) set değeri hatası	➤ Telegram bekleme süresi boyunca USS'den set değeri gelmedi.	➤ USS master'ı kontrol edin	OFF2
F0072 USS (COMM bağlantısı) set değeri hatası	➤ Telegram bekleme süresi boyunca USS'den set değeri gelmedi	➤ USS master'ı kontrol edin	OFF2
F0080 ADC kayıp giriş sinyali	➤ Kablo kopmuş ➤ Sinyal sınırların dışında		OFF2
F0085 Harici hata	➤ Terminal girişleri üzerinden tetiklenen harici hata	➤ Hata tetiklemesi için terminal girişini pasif duruma getirin.	OFF2

Hata	Muhtemel Sebepler	Tehis & Çözüm Yöntemi	Quit
F0090 Enkoder geri beslemesi kaybı	➤ Enkoderden gelen sinyal kayıp	1. Enkoderin takılı olup olmadığını kontrol edin. Enkoder takılı değilse, P400 = 0 yapın ve SLVC modunu seçin (P1300 = 20 veya 22) 2. Enkoder ve inverter arasındaki bağlantıları kontrol edin 3. Enkoderin hatalı olup olmadığını kontrol edin (P1300 = 0 seçin, sabit hızda çalıştırın, P66'daki enkoder geri besleme sinyalini kontrol edin) P492'deki enkoder kayıp eşliğini artırın	OFF2
F0101 Stack Overflow	➤ Yazılım hatası veya prosesor arızası	➤ Self testi çalıştırın	OFF2
F0221 PID geri beslemesi min. Değerin altında	➤ PID geri beslemesi P2268 min. değerinin altında.	➤ P2268'in değerini değiştirin. Geri besleme kazancını ayarlayın.	OFF2
F0222 PID geri beslemesi max. değer üstünde	➤ PID geri beslemesi P2267 max. değerinin altında.	➤ P2267'nin değerini değiştirin. Geri besleme kazancını ayarlayın.	OFF2
F0450 BIST Testleri Arızası	Hata değeri: 1. Bazı güç kısıp testleri çalışmadı 2. Bazı kontrol kartı testleri çalışmadı 4. Bazı fonksiyonel testler çalışmadı 8. Bazı IO modül testleri çalışmadı. (yalnızca MM 420) 16. RAM hatası	➤ Sürücü çalışabilir ancak bazı özellikler düzgün çalışmayabilir. ➤ Sürücüyü değiştirin.	OFF2
F0452 Kayış hatası algılandı	➤ Motor üzerindeki yük durumu kayış hatası veya mekanik bir hatayı belirtiyor.	Aşağıdakileri kontrol edin: 1. Yükü kontrol edin (sıkışma vs.). 1. Bir harici hız sensörü kullanılıyorsa, doğru çalışıp çalışmadığını kontrol edin. Aşağıdaki parametreleri kontrol edin: ➤ P0409 (nominal hızda dakikadaki pals sayısı). ➤ P2191 (Kayış hatası hız toleransı). ➤ P2192 (izin verilen sapma için gecikme süresi) 2. Tork zarfı kullanılıyorsa, aşağıdaki parametreleri kontrol edin: P2182 (eşik frekansı f1) P2183 (eşik frekansı f2) P2184 (eşik frekansı f3) P2185 (üst tork eşiği 1) P2186 (alt tork eşiği 1) P2187 (üst tork eşiği 2) P2188 (alt tork eşiği 2) P2189 (üst tork eşiği 3) P2190 (alt tork eşiği 3) P2192 (izin verilen sapma için gecikme süresi) 4. Gerekli takdirde yağlayınız.	OFF2

3.2 Alarm mesajları

Alarmlar	Muhtemel Sebepler	Teşhis & Çözüm Yöntemi	Quit
A0501 Akım sınırı	➤ Motor gücü inverter gücüne uygun değil ➤ Motor kabloları çok uzun ➤ Topraklama hataları	Aşağıdakileri kontrol edin: 1. Motor gücü (P0307) inverter gücüne (r0206) uygun olmalıdır. 2. Kablo uzunluk sınırları aşılmamalıdır. 3. Motor kablosu veya motorda kısa devre veya topraklama hataları olmamalıdır. 4. Motor parametreleri kullanılan motora uygun olmalıdır. 5. Stator direncinin değeri (P0350) doğru olmalıdır 6. Motorun rahatça çalışmasını engelleyecek bir şey yapılmamalı veya motor aşırı yüklenmemelidir. ➤ Kalkış rampası süresini artırın. ➤ Güçlendirmeyi azaltın.	---
A0502 Aşırı gerilim sınırı	Aşırı gerilim sınırına ulaşıldı. Bu ikaz, duruş rampası esnasında dc-bara kontrolörü pasif durumda ise oluşabilir (P1240 = 0).	Bu ikaz sürekli olarak gösteriliyorsa, sürücünün giriş gerilimini kontrol edin.	---
A0503 Düşük gerilim sınırı	Ana besleme yetersiz Ana besleme (P0210) ve DC-bara gerilimi (R0026) belirtilen sınırların altında (P2172).	Ana besleme gerilimini kontrol edin (P0210).	---
A0504 Inverter aşırı sıcaklık	Inverter soğutmasının ikaz seviyesi aşıldı (P0614), bu durum pals frekansı ve/veya çıkış frekansının düşürülmesine sebep olabilir (P0610'daki parametrelendirmeye bağlı olarak)	Aşağıdakileri kontrol edin: 1. Ortam sıcaklığı belirtilen sınırlar içinde kalmalıdır 2. Yük koşulları ve kullanım oranı uygun olmalıdır	---
A0505 Inverter I2T	➤ İkaz seviyesi aşıldı, gerekli parametrelendirme yapıldıysa akım düşürülecek (P0610 = 1)	➤ kullanım oranı in belirtilen sınırlar içinde kalıp kalmadığını kontrol edin	---
A0506 Inverter kullanım oranı	➤ Soğutma ve IGBT jonksiyon sıcaklıkları arasındaki fark ikaz sınırlarını aşıyor	➤ kullanım oranı ve şok yüklerinin belirtilen sınırlar içinde kalıp kalmadığını kontrol edin	---
A0511 Motor aşırı sıcaklık I2T	➤ Motor aşırı yüklenmiş. ➤ Yük kullanım oranı çok yüksek.	Sıcaklık belirlemenin kaynağından bağımsız olarak aşağıdakileri kontrol edin: ➤ P0604 motor sıcaklık ikaz eşiği ➤ P0625 motor ortam sıcaklığı ➤ (P601 = 0 veya 1) ise aşağıdakileri kontrol edin: 1. Motor plakasındaki bilgilerin doğruluğunu kontrol edin (eğer değilse hızlı devreye almayı çalıştırın) 2. Motor algılama (P1910=1) çalıştırılarak doğru motor eşdeğer devresi bulunabilir. 3. Motor ağırlığının (P344) uygun olup olmadığını kontrol edin. Gerekirse değiştirin. 4. Eğer motor standart Siemens motor değilse, standart aşırı sıcaklıklar P626, P627, P628 üzerinden değiştirilebilir. ➤ (P601 = 2) ise aşağıdakileri kontrol edin: 1. r35'te gösterilen sıcaklığın uygun olup olmadığını kontrol edin. 2. Sensörün KTY84 olup olmadığını kontrol edin (diğer tipler desteklenmemektedir)	---
A0512 Motor sıcaklık sinyal kaybı	Motor sıcaklık sensörünün kablosu kopmuş. Kabloda kopukluk belirlendiyse, sıcaklık izlemesi motor termik modeli ile izlemeye geçer.		---
A0520 Doğrultucu aşırı sıcaklık	Doğrultucu soğutma sıcaklığının (P) ikaz seviyesi aşılmış	Aşağıdakileri kontrol edin: 1. Ortam sıcaklığı belirtilen sınırların içinde kalmalıdır 2. Yük koşulları ve kullanım oranı uygun olmalıdır 3. Sürücü çalışırken fan dönmelidir	---
A0521 Ortam aşırı sıcaklık	Ortam sıcaklığının (P) ikaz seviyesi aşılmış	Aşağıdakileri kontrol edin: 1. Ortam sıcaklığı belirtilen sınırların içinde kalmalıdır 2. Sürücü çalışırken fan dönmelidir 3. Fanın hava girişinde herhangi bir engel olmamalıdır	---
A0522 I2C okuma zaman aşımı	I2C bus (Mega Master) alarmı	Servise başvurunuz	---
A0523 Çıkış hatası	Çıkış fazlarından birinin bağlantısı kesilmiş	Uyarı maskelenebilir.	---

Alarmlar	Muhtemel Sebepler	Tehsis & Çözüm Yöntemi	Quit
A0535 Frenleme direnci ısınmış			---
A0541 Motor bilgileri tanımlaması aktif	Motor bilgileri tanımlaması (P1910) seçili veya çalışıyor		---
A0542 Hız kontrolü optimizasyonu aktif	Hız kontrolü optimizasyonu (P1960) seçili veya çalışıyor		---
A0590 Enkoder geri beslemesi kaybı ikazı	Enkoderden gelen sinyal kayıp ve inverter geri beslemesiz vektör kontrolü moduna geçmiş	Sürücüyü durdurun ve sonra: 1. Enkoderin takılı olup olmadığını kontrol edin. Enkoder takılı değilse, P400 = 0 yapın ve SLVC modunu seçin (P1300 = 20 veya 22) 2. Enkoder ve inverter arasındaki bağlantıları kontrol edin 3. Enkoderin arızalı olup olmadığını kontrol edin (P1300 = 0 girin, sabit hızda çalıştırın, P66'daki enkoder geri besleme sinyalini kontrol edin) 4. P492'deki enkoder kayıp eşikini artırın	---
A0600 RTOS Overrun ikazı			---
A0700 CB ikazı 1 Detaylar için CB kılavuzuna bakın.	CB (haberleşme kartı) özel	CB kullanıcı kılavuzuna bakın	---
A0701 CB ikazı 2 Detaylar için CB kılavuzuna bakın.	CB (haberleşme kartı) özel	CB kullanıcı kılavuzuna bakın	---
A0702 CB ikazı 3 Detaylar için CB kılavuzuna bakın.	CB (haberleşme kartı) özel	CB kullanıcı kılavuzuna bakın	---
A0703 CB ikazı 4 Detaylar için CB kılavuzuna bakın.	CB (haberleşme kartı) özel	CB kullanıcı kılavuzuna bakın	---
A0704 CB ikazı 5 Detaylar için CB kılavuzuna bakın.	CB (haberleşme kartı) özel	CB kullanıcı kılavuzuna bakın	---
A0705 CB ikazı 6 Detaylar için CB kılavuzuna bakın.	CB (haberleşme kartı) özel	CB kullanıcı kılavuzuna bakın	---
A0706 CB ikazı 7 Detaylar için CB kılavuzuna bakın.	CB (haberleşme kartı) özel	CB kullanıcı kılavuzuna bakın	---
A0707 CB ikazı 8 Detaylar için CB kılavuzuna bakın.	CB (haberleşme kartı) özel	CB kullanıcı kılavuzuna bakın	---
A0708 CB ikazı 9 Detaylar için CB kılavuzuna bakın.	CB (haberleşme kartı) özel	CB kullanıcı kılavuzuna bakın	---
A0709 CB ikazı 10 Detaylar için CB kılavuzuna bakın.	CB (haberleşme kartı) özel	CB kullanıcı kılavuzuna bakın	---
A0710 CB haberleşme hatası	CB (haberleşme hatası) ile haberleşme kayboldu	CB donanımını kontrol edin	---
A0711 CB konfigürasyon hatası	CB (haberleşme kartı) bir konfigürasyon hatasını gösteriyor.	CB parametrelerini kontrol edin	---

Alarmlar	Muhtemel Sebepler	Teşhis & Çözüm Yöntemi	Quit
A0910 Vdc-max kontrolörü deaktive edildi	Vdc max kontrolörü, DC-bara gerilimini (r0026) belirtilen sınırlar (P2172) içinde tutamadığı için deaktive edildi. ➤ Ana besleme gerilimi (P0210) sürekli olarak çok yüksekse oluşabilir. ➤ Motor aktif bir yük tarafından döndürülüyorsa ve bu yüzden rejeneratif moda geçtiyse oluşabilir. ➤ Yüksek ataletli yüklerde duruş esnasında oluşabilir.	Aşağıdakileri kontrol edin: 1. Giriş gerilimi (P0210) belirtilen aralık içinde kalmalıdır. 2. Yük uygun olmalıdır.	---
A0911 Vdc-max kontrolörü aktif	➤ Vdc max kontrolörü aktif; bu yüzden duruş rampası süreleri, DC-bara gerilimini belirtilen sınırlar içinde tutmak için otomatik olarak artırılacaktır.		---
A0912 Vdc-min kontrolörü aktif	Vdc min kontrolörü, DC-bara gerilimi (r0026) minimum seviyenin (P2172) altına düşerse aktif hale getirilecektir. ➤ Motorun kinetik enerjisi DC-bara gerilimini tamponlamak için kullanılır, bu da sürücünün yavaşlamasına sebep olur! ➤ Çok kısa süreli şebeke kesintileri her zaman düşük gerilim hatasına sebep olmaz.		---
A0920 ADC parametreleri doğru girilmemiş.	ADC parametrelerine aynı değerler girilmemelidir. Aksi takdirde mantıksal olmayan sonuçlar doğabilir. ➤ Index 0: Çıkış parametre değerleri aynı ➤ Index 1: Giriş parametre değerleri aynı ➤ Index 2: Giriş parametre değerleri ADC tipine uymuyor	➤	---
A0921 DAC parametreleri doğru girilmemiş.	DAC parametrelerine aynı değerler girilmemelidir. Aksi takdirde mantıksal olmayan sonuçlar doğabilir. ➤ Index 0: Çıkış parametre değerleri aynı ➤ Index 1: Giriş parametre değerleri aynı ➤ Index 2: Çıkış parametre değerleri DAC tipine uymuyor	➤	---
A0922 İnverterde yük yok	İnverter üzerinde yük bulunmamakta. Bu durumda bazı fonksiyonlar normal yük koşulları altında olduğu gibi çalışmayabilir.	➤	---
A0923 Sola JOG ve Sağa JOG fonksiyonları nın her ikisi birden çalıştırılmak isteniyor	Sağa JOG ve Sola JOG (P1055/P1056) fonksiyonlarının her ikisi birden çalıştırılmak isteniyor. Bu durum RFG çıkış frekansını o anki değerinde dondurur.	➤	---
A0952 Kayış arızası tespit edildi	Motor üzerindeki yük koşulları bir kayış arızası ya da mekanik arızayı gösteriyor.	Gerektiği takdirde yağlayın. Aşağıdakileri kontrol edin: 1. Yüğü kontrol edin (sıkışma vs.) 2. Bir harici hız sensörü kullanılıyorsa doğru çalışıp çalışmadığını kontrol edin. Aşağıdaki parametreleri kontrol edin: ➤ P0409 (nominal hızda dakikadaki pals sayısı). ➤ P2191 (Kayış arızası hız toleransı). ➤ P2192 (izin verilen sapma için gecikme süresi) 3. Tork zarfı kullanılıyorsa, aşağıdaki parametreleri kontrol edin: ➤ P2182 (eşik frekansı f1) ➤ P2183 (eşik frekansı f2) ➤ P2184 (eşik frekansı f3) ➤ P2185 (üst tork eşiği 1) ➤ P2186 (alt tork eşiği 1) ➤ P2187 (üst tork eşiği 2) ➤ P2188 (alt tork eşiği 2) ➤ P2189 (üst tork eşiği 3) ➤ P2190 (alt tork eşiği 3) ➤ P2192 (izin verilen sapma için gecikme süresi) 4. Gerektiği takdirde yağlayın.	---
A0936 PID Autotuning aktif	PID Autotuning (P2350) seçili veya çalışıyor		---