

# 第 10 章 デジタルキーパッド

---

10-1 キーボードパネル

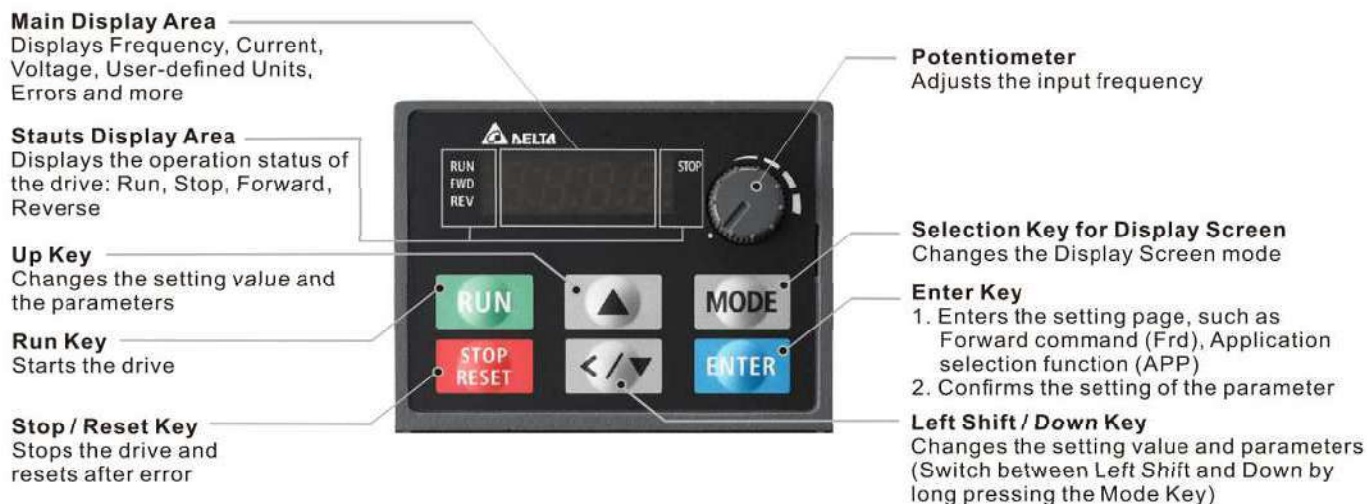
10-2 キーパッド機能の説明

10-3 キーパッド操作手順

10-4 テンキー16セグLED対応表

画面

## 10-1 キーボードパネル

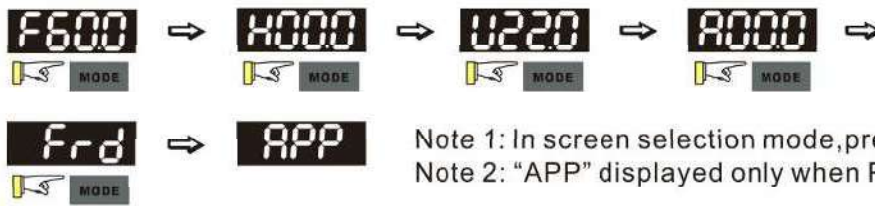


## 10-2 キーパッド機能の説明

表示項目	説明
RUN ● FWD ● REV ●  ● STOP ● PLC	ドライブの現在の周波数設定を表示します。
RUN ● FWD ● REV ●  ● STOP ● PLC	モーターへの実際の周波数出力を表示します。
RUN ● FWD ● REV ●  ● STOP ● PLC	物理量のユーザー定義出力を表示します。 パラメータ Pr.00-04=30 の例です。
RUN ● FWD ● REV ●  ● STOP ● PLC	負荷電流を表示します。
RUN ● FWD ● REV ●  ● STOP ● PLC	フォワードコマンド
RUN ● FWD ● REV ●  ● STOP ● PLC	リバースコマンド
RUN ● FWD ● REV ●  ● STOP ● PLC	カウント値を表示します。
RUN ● FWD ● REV ●  ● STOP ● PLC	パラメータ項目を表示します。
RUN ● FWD ● REV ●  ● STOP ● PLC	パラメータ値の内容を表示します。
RUN ● FWD ● REV ●  ● STOP ● PLC	外部障害を表示します。
RUN ● FWD ● REV ●  ● STOP ● PLC	受け付けて内部メモリに自動保存されたデータを表示します。
RUN ● FWD ● REV ●  ● STOP ● PLC	受け入れられない、または上限を超えたデータ セットを表示します。 値。

### 10-3 キーパッド操作手順

#### 1. メインページの選択



Note 1: In screen selection mode, press ENTER to set parameter  
 Note 2: "APP" displayed only when Pr.13-00≠0

#### Setting parameters



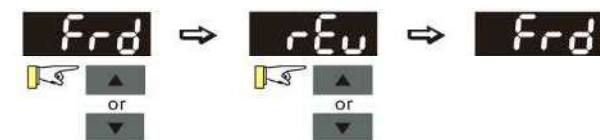
Note: In the parameter setting mode, you can press MODE to return to the selection mode.

#### To shift data



#### Setting direction

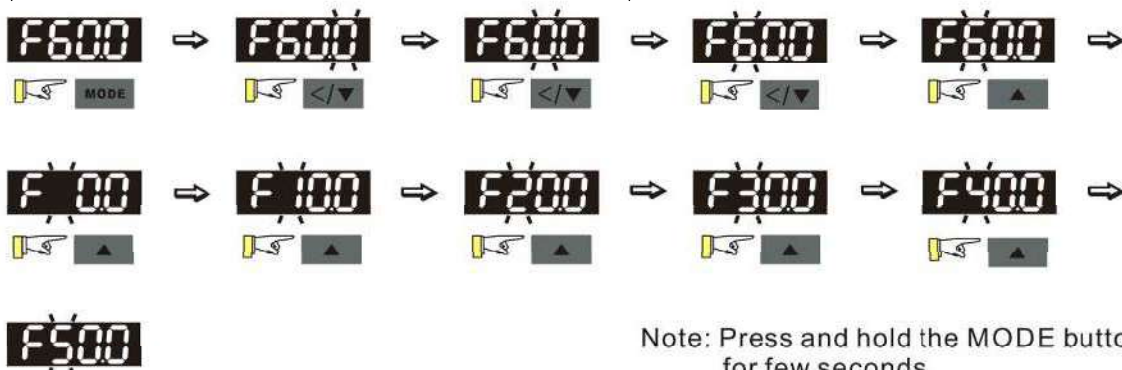
(When the operation source is the digital keypad.)



#### 2. Fページ（周波数コマンド設定ページ）

##### 一般モード 1

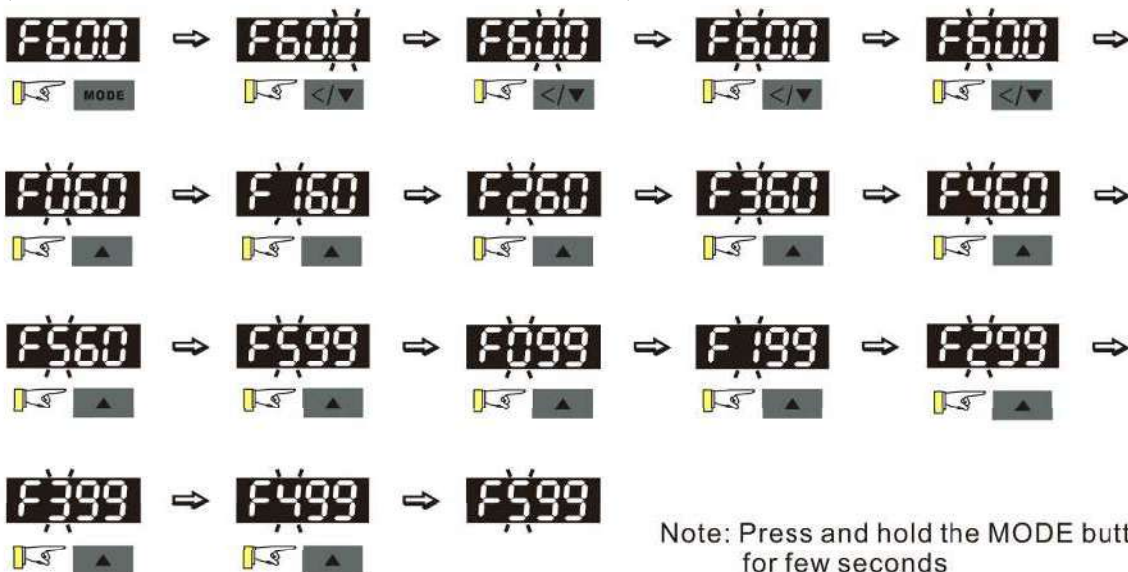
(最大動作周波数 Pr.01-00 は 2 桁、例えば Pr.01-00 = 60.00 Hz)



Note: Press and hold the MODE button for few seconds

一般モード 2

(最大動作周波数 Pr.01-00 は 3 桁、例えば Pr.01-00 = 599.0 Hz)



3. アプリケーション選択ページ

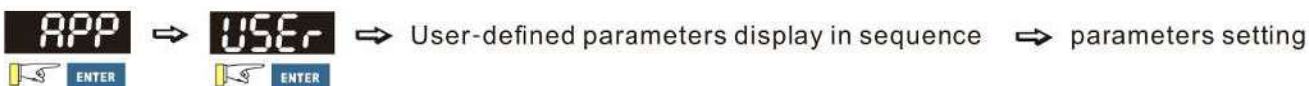
Pr.13-00 = 0 の場合、アプリケーション選択ページには「APP」が表示されますが、APP ページは表示されません。

Pr.13-00 設定の説明は以下の通りです。

Pr.13-00 = 0 は、アプリケーションの選択が非アクティブであり、ディスプレイに表示されないことを指定します。



Pr.13-00=1 はユーザー定義アプリケーションを指定し、キーパッドには「USER」と表示されます。



Pr.13-00 = 3 はファン アプリケーションを指定し、キーパッドには「FAN」と表示されます。



Pr.13-00 = 4 はポンプの用途を指定し、キーパッドには「PUMP」と表示されます。



Pr.13-00 = 5 はコンベア アプリケーションを指定し、キーパッドには「CnYr」と表示されます。



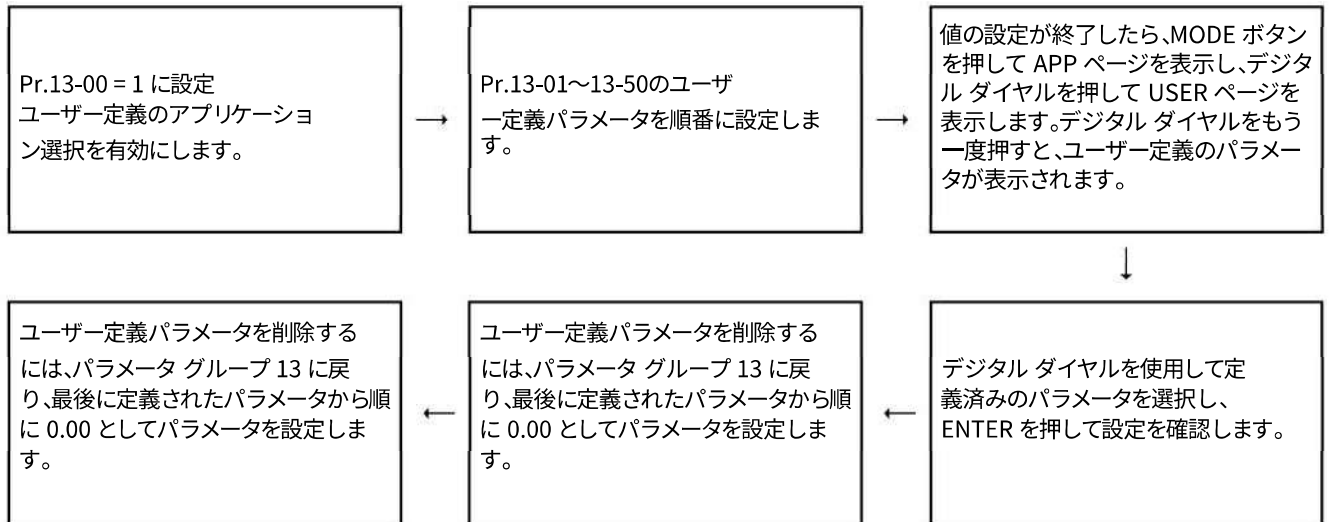
Pr.13-00=7 で梱包用途を指定し、キーパッドに「PACK」と表示します。



Pr.13-00 が 0 でない場合、対応するパラメータが APP ページに表示されます。

Pr.13-00 の設定。選択した各アプリケーションで、デジタル ダイアル ボタンを押してパラメーターを表示できます。Pr.13-00 = 1 の場合、Pr.13-01 ~ Pr.13-50 にパラメーターを設定しないと、USER ページのサブレイヤーに入ることができません。APP ページのパラメーター設定は、他のパラメーター グループのパラメーター設定と同じです。デジタル ダイアルを回転させてから押して、パラメーターの値を選択して設定します。

以下の手順で、ユーザー定義アプリケーション選択(Pr.13-00=1)を設定します。



(1) Pr.13-00 を設定してアプリケーション選択を有効にします。

(2) Pr.13-00 = 1 に設定すると、Pr.13-01 ~ 13-50 の定義を入力できます。

(3) Pr.13-01~13-50 の初期設定は P 0.00 です。デジタルダイアルを押して、対応する Pr.13-01 ~ 13-50 のパラメータを順に入力します。

(4) Pr.13-01~13-50 の対応パラメータの設定は、他のパラメータと同じです。

パラメータグループ: デジタルダイアルを回して押し、パラメータの値を選択して設定します。

注 1: 読み取り専用パラメーターの値を設定することはできません。

注 2: Pr.13-01,02...50 を順番に設定する必要があります。そうしないと、ディスプレイに「Err」が表示されます。

(5) 対応するパラメータを変更するには、Pr.13-01~13-50 に戻って変更します。

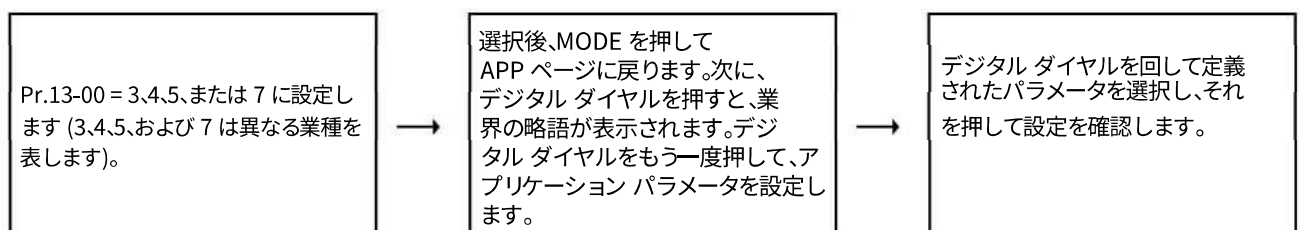
(6) 設定後、設定パラメータを削除する場合は、最後のパラメータ(0.00 に設定)から設定するか、

ディスプレイに「Err」と表示されます。

たとえば、5 つのユーザー定義パラメータ (Pr.13-01、13-02...13-05) がある場合、Pr.13-02 を削除するには、最初に Pr.13-05 を削除し、次に 13-04、次に13-03、そして13-02。

(7) 設定が終了したら、MODE を押して APP ページに戻り、もう一度デジタル ダイアルを押します。キーパッドには「USER」と表示されます。デジタルダイアルをもう一度押すと、設定したパラメーターが表示されます。

以下の手順で特定用途選択(Pr.13-00=2,3,4,5,7)を設定します。

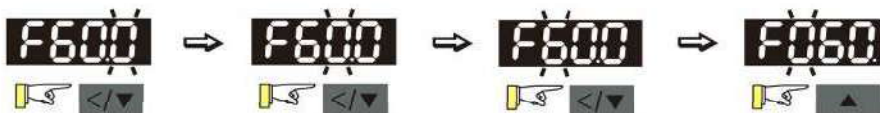


#### 4. パラメータ設定

##### (1) 符号なしパラメータ

(パラメータ設定範囲 $\geq 0$  例 :Pr.01-00)

- A. 左シフト キーを無効にします。デジタル ダイアルを回して、パラメータを選択および調整します。
- B. 左シフト キーを有効にします。MODE キーを 2 秒間押し続けます。最後の桁が点滅し始めるまで。  
左シフトキーを押して点滅カーソルを調整する桁に移動し、デジタルダイアルを右に回すと値が増加します。9 を過ぎると値は 0 に戻ります。デジタル ダイアルを反時計回りに回すと、値が減少します。値は 0 の次は 9 になります。
- C. DOWN キーを押して点滅カーソルを 1 桁左に移動し、UP キーを押してこの桁の値を増やします。再度 DOWN キーを押すとカーソルが左隣の桁に移動します。
- D. 設定を完了しても、左シフト キーは有効のままです。 MODEキーを長押し  
2秒間左シフトキーを無効にします。  
例: Pr.01-00 のデフォルト設定は 60.0 です。 MODE キーを長押しして有効にします。  
左シフト キーを押した場合、左シフトのプロセスは次のようになります。

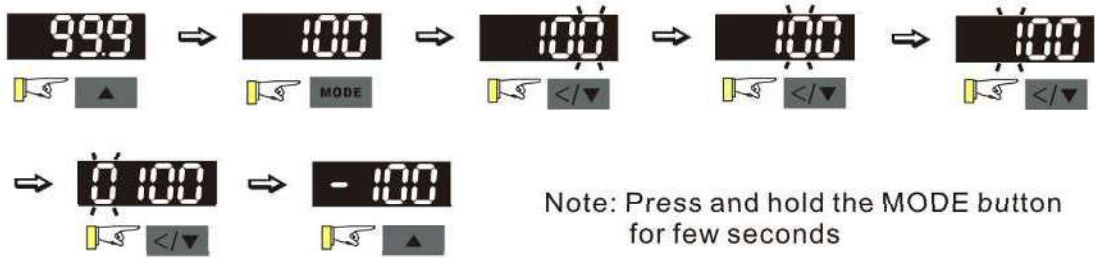


Pr.01-00 の上限は 599.0 です。 599.0 より大きい値を設定すると、「Err」の後に「Err」が表示されます。デジタル ダイアルを押すと、キーパッドに上限 (599.0) が 1 秒間表示され、設定が間違っていることがわかります。設定値は元の設定値のまま、カーソルは最後の桁に戻ります。

##### (2) 符号付きパラメータ設定状態 1

(パラメータ設定範囲は小数点以下1桁または0桁、0未満でも構いません。例 :Pr.03-03)

- A. 左シフト キーを無効にします。デジタル ダイアルを回して、パラメータを選択および調整します。
- B. 左シフト キーを有効にします。MODE キーを 2 秒間押し続けます。最後の桁が点滅し始めるまで。  
左シフトキーを押して点滅カーソルを調整する桁に移動し、デジタルダイアルを右に回すと値が増加します。数値は 9 の次は 0 に戻ります。デジタル ダイアルを反時計回りに回すと数値が減少し、数値は 0 の次は 9 になります。
- C. 左シフト キーを押して、点滅しているカーソルを 1 桁左にシフトします。最初にシフトすると  
数字を合わせてデジタルダイアルを押すと、数字の「0」が「-」（マイナス）に変わります。
- D. 設定を完了しても、左シフト キーは有効のままです。 MODEキーを長押し  
2秒間左シフトキーを無効にします。
- E. 小数点以下 1 桁 3 桁のパラメータ設定 (Pr.03-03、 -100 ~ 100%) は、  
キーパッドに 3 桁を表示します。  
例: Pr.03-03 のデフォルト設定は 0.0 です。 MODE キーを 2 秒間押し続けます。左シフト キーを有効にします。左シフト プロセスは次のようになります。



Pr.03-03 の上限は 100.0、下限は -100.0 です。値が 100.0 より大きいか、または -100.0 より小さい場合、デジタルダイヤルを押した後に「Err」が表示され、キーパッドに上限 (100.0) または下限 (-100.0) が 1 秒間表示されて、間違った設定。設定値は元の設定値のまま、カーソルは最後の桁に戻ります。

### 10-4 16セグテンキーLED表示対応表

番号	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
11セグメント表示	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
番号	あ	a	B	b	/\	c	D	d	え	e
11セグメント表示	A	-	-	b	C	c	-	d	E	-
番号	ふ	へ	G	g	H	...	.	.	J	j
11セグメント表示	F	-	G	-	H	h	-	i	J	j
番号	K	k	L	l	M m N			n	O	o
11セグメント表示	P	-	L	-	-	-	-	n	-	o
番号	P	p	Q	q	R	r	S	s	T	t
11セグメント表示	P	-	-	q	-	r	S	-	-	t
番号	う	...	V	v W w X				...	よ	y
11セグメント表示	U	u	-	v	-	-	-	-	y	-
番号	Z	ぜ								
11セグメント表示	...	-								

# 第 11 章 パラメータ設定のまとめ

---

- 00 ドライブ パラメータ
- 01 基本パラメータ
- 02 デジタル入出力パラメータ
- 03 アナログ入出力パラメータ
- 04 多段速度パラメータ
- 05 モーターパラメータ
- 06 保護パラメータ (1)
- 07 特殊パラメータ
- 08 高機能 PID パラメータ
- 09 通信パラメータ
- 10 速度フィードバック制御パラメータ
- 11 高度なパラメータ
- 12 機能パラメータ
- 13 マクロ / ユーザー定義マクロ
- 14 保護パラメータ (2)



この章では、パラメータ (Pr.) の設定範囲とデフォルトの概要について説明します。あなたが設定することができます、デジタルキーパッドを使用してパラメータを変更およびリセットします。

ノート

: 運用中にこのパラメータを設定できます

以下は、さまざまなタイプのモーターの略語です。

IM : 誘導電動機

PM : 永久磁石同期交流電動機 IPM : 埋込磁石同期交流電動機 SPM :

表面永久磁石同期交流電動機

00 ドライブ パラメータ

広報	説明	設定	デフォルト
00-00	インバータの選択 コード	101: 115 V、1 相、0.125 HP 102: 115 V、1 相、0.25 HP 103: 115 V、1 相、0.5 HP 104: 115 V、1 相、1 HP 301: 230 V、1 相、0.125 HP 302: 230 V、1 相、0.25 HP 303: 230 V、1 相、0.5 HP 304: 230 V、1 相、1 HP 305: 230 V、1 相、2 HP 306: 230 V、1 相、3 HP 201: 230 V、3 相、0.125 HP 202: 230 V、3 相、0.25 HP 203: 230 V、3 相、0.5 HP 204: 230 V、3 相、1 HP 205: 230 V、3 相、2 HP 206: 230 V、3 相、3 HP 207: 230 V、3 相、5 HP 208: 230 V、3 相、7.5 HP 209: 230 V、3 相、10 HP 210: 230 V、3 相、15 HP 211: 230 V、3 相、20 HP 403: 460 V、3 相、0.5 HP 404: 460 V、3 相、1 HP 405: 460 V、3 相、2 HP 406: 460 V、3 相、3 HP 407: 460 V、3 相、5 HP 408: 460 V、3 相、7.5 HP 409: 460 V、3 相、10 HP 410: 460 V、3 相、15 HP	読み取り専用

広報	説明	設定	デフォルト
		411: 460 V,3 相,20 HP 412: 460 V,3 相,25 HP 413: 460 V,3 相,30 HP 482: 460 V,3 相,4 HP	
00-01	AC モーター駆動定格 現在の表示	機種別表示	読み取り専用
00-02	パラメータリセット	0: 機能なし 1: パラメータの書き込み保護 5: kWh 表示を 0 にリセットする 8: キーパッドが反応しない 9: すべてのパラメータをデフォルトにリセットする (基底周波数は50Hz) 10: すべてのパラメータをデフォルトにリセット (基底周波数は60Hz) 11: すべてのパラメータを基本周波数 50 Hz のデフォルトにリセットします (ユーザー定義のパラメータ値 Pr.13-01 ~ Pr.13-50 を維持します)。 12: すべてのパラメータを基本周波数 60 Hz のデフォルトにリセットします (ユーザー定義のパラメータ値 Pr.13-01 ~ Pr.13-50 を維持します)。	0
00-03	起動画面選択	0 :F (周波数指令) 1 :H (出力周波数) 2 :U (ユーザー定義、Pr.00-04参照) 3 :A (出力電流)	0
00-04	多機能の内容 表示 (ユーザー定義)	0 :表示出力電流 (A) (単位 :Amp) 1 :カウンタ値表示(c)(単位 :CNT) 2: ドライブの実際の出力周波数 (H.) を表示します。 (単位 :Hz) 3: ドライブの DC バス電圧 (V) を表示する (単位: VDC) 4: ドライブの出力電圧 (E) を表示します (単位: VAC)。 5: ドライブの出力角度 (n) を表示 (単位: deg) 6: ドライブの出力電力 (P) を表示します (単位: kW)。 7 :モーターの回転数 (rpm)を表示 (単位 :rpm) 10 :PIDフィードバック表示 (b) (単位 :%) 11 :AVIアナログ入力端子信号表示 (1.) (単位 :%) 12 :ACIアナログ入力端子信号表示(2.) (単位 :%) 14: ドライブの IGBT 温度を表示 (i.) (単位: oC) 16 :デジタル入力状態 (ON/OFF) (i) 17 :デジタル出力状態 (ON/OFF) (o) 18 :多段速表示 (S)	3

広報	説明	設定	デフォルト
		19: 対応する CPU デジタル入力ピンの状態 (d) 20: 対応する CPU デジタル出力ピンの状態 (0.) 25: 過負荷回数(0.00~100.00%)(o.)(単位:%) 26: 地絡 GFF (G.) (単位: %) 27: DC バス電圧リップル (r.) (単位: VDC) 30: ユーザー定義(U)の出力を表示 31 :Pr.00-05ユーザーゲイン表示(K) 35 :制御モード表示 :0=速度制御 モード (SPD) 36: ドライブの現在の動作キャリア周波数 (J.) (単位 :Hz) 38 :駆動状態表示 (6.) 41 :kWh表示 (J) (単位 :kWh) 42 :PID目標値 (h.) (単位 :%) 43:PID補償(o.)(単位:%) 44 :PID出力周波数 (b.) (単位 :Hz) 47 :マスター周波数値 (A) (単位 :Hz) 60: PID設定とフィードバック信号を表示 61: 実行中のプログラム内容を表示 (1=tt)	
00-05	実際の係数ゲイン 出力周波数	0.00~160.00	1.00
00-06	ファームウェアバージョン	読み取り専用	読み取り専用
00-07	パラメータ保護パスワード入力	0 ~ 65535 0-4: 許可されるパスワードの試行回数	0
00-08	パラメータ保護パスワード設定	0 ~ 65535 0: パスワード保護またはパスワードが入力されていません (Pr.00-07) 1: パスワードが設定されています	0
00-10	Control mode	0: 速度モード	0
00-11	Speed Control mode	0 :IM VF (IM V/F コントロール) 2 :IM/PM SVC (IM/PM空間ベクトル制御)	0
00-16	Load selection	0: 通常負荷 1:重負荷	1
00-17	キャリア周波数	通常負荷 :2~15kHz	4
		重負荷 :2~15kHz	4
00-20	マスター周波数 コマンドソース (オート、リモート)	0: デジタルキーパッド 1 :RS-485通信入力 2 :外部アナログ入力 (Pr.03-00参照) 3 :外部UP/DOWN端子 (多機能入力端子)	0

広報	説明	設定	デフォルト
		4 :方向指令なしのパルス入力 (方向は考慮せずPr.10-16参照) 7: デジタル キーパッド ポテンシオメータ ノブ 9 :PID調節計 (Pr.08-65=1の場合) ノート: HOA (Hand-Off-Auto)機能は併用時のみ有効 MO 機能設定 42 と 56 または KPC-CC01 (オプション) を使用。	
00-21	運転指令元 (AUTO,REMOTE)	0: デジタルキーパッド 1: 外部端子 2 :RS-485通信入力 ノート: HOA (Hand-Off-Auto)機能は併用時のみ有効 MO 機能設定 42 と 56 または KPC-CC01 (オプション) を使用。	0
00-22	停止方法	0: ランプ停止 1:惰走停止 2 :簡単位置決めでモーター停止	0
00-23	モーター方向制御	0: 正転/逆転を有効にする 1: リバースを無効にする 2: 転送を無効にする	0
00-24	デジタルオペレータ (キーパッド) 周波数指令 メモリー	読み取り専用	読み取り専用
00-25	ユーザー定義の 特徴	bit 0–3: user-defined decimal places 0000b–0000b: no decimal place 0001b–0001b: one decimal place 0010b–0010b: two decimal places 0011b–0011b: three decimal places bit 4–15: user-defined unit 000xh: Hz 001xh: rpm 002xh: % 003xh: kg 004xh: m/s 005xh: kW 006xh: HP 007xh: ppm 008xh: 1/m 009xh: kg/s 00Axh: kg/m 00Bxh: kg/h 00Cxh: lb/s 00Dxh: lb/m	0

広報	説明	設定	デフォルト
		00Exh: lb/h 00Fhx: ft/s 010xh: ft/m 011xh: m 012xh: ft 013xh: degC 014xh: degF 015xh: mbar 016xh: bar 017xh: Pa 018xh: kPa 019xh: mWG 01Axx: inWG 01Bxx: ftWG 01Cxx: psi 01Dxx: atm 01Exh: L/s 01Fxx: L/m 020xx: L/h 021xx: m <sup>3</sup> /s 022xx: m <sup>3</sup> /h 023xx: GPM 024xx: CFM xxxhx: Hz	
00-26	ユーザー定義の最大値 値	0: Disable 0–65535 (when Pr.00-25 is set to no decimal place) 0.0–6553.5 (when Pr.00-25 set to 1 decimal place) 0.00–655.35 (when Pr.00-25 set to 2 decimal places) 0.000–65.535 (when Pr.00-25 set to 3 decimal places)	0
00-27	ユーザー定義値	Read only	読み取り専用
00-29	ローカル/リモートモード	0: 標準 HOA 機能 1: ローカルとリモートを切り替えるとき、ドライブは停止します。 2: ローカルとリモートを切り替えると、ドライブは周波数と動作状態を <b>REMOTE</b> 設定で実行します。 3: ローカルとリモートを切り替える  ドライブは、周波数と動作ステータスの <b>LOCAL</b> 設定で動作します。  4: ローカルとリモートを切り替える場合、周波数と動作状態について、ローカルに切り替えた場合はローカル設定で運転し、リモートに切り替えた場合はリモート設定で運転します。	0

広報	説明	設定	デフォルト
00-30	マスター周波数 コマンドソース (ハンド、ローカル)	0 :デジタルキーパッド 1 :RS-485通信入力 2 :外部アナログ入力 (Pr.03-00参照) 3 :外部UP/DOWN端子 (多機能入力端子) 7: デジタル キーパッド ポテンシオメータ ノブ 9: PID コントローラー ノート: HOA (Hand-Off-Auto)機能は併用時のみ有効 MO 機能設定 41 と 56 または KPC-CC01 (オプション) を使用。	0
00-31	操作コマンド ソース (ハンド、ローカル)	0: デジタルキーパッド 1: 外部端子 2 :RS-485通信入力 ノート: HOA (Hand-Off-Auto)機能は併用時のみ有効 MO 機能設定 41 と 56 または KPC-CC01 (オプション) を使用。	0
00-32	テンキー STOP 関数	0: STOP キー無効 1: STOP キー有効	0
00-33	RPWM モードの選択	0: 無効 1: RPWM モード 1 2: RPWM モード 2 3: RPWM モード 3	0
00-34	RPWM 範囲	0.0~4.0kHz Pr.00-17=4kHz、8kHz :設定範囲0.0~2.0kHz Pr.00-17=5~7kHz :設定範囲0.0~4.0kHz	0.0
00-35	補助周波数 ソース	0: マスターおよび補助周波数機能が無効 1: デジタルキーパッド 2 :RS-485通信入力 3: アナログ入力 4 :外部UP/DOWNキー入力 (多機能入力端子) 7: デジタル キーパッド ポテンシオメータ ノブ	0
00-36	マスターおよび補助周波数 コマンド 選択	0: マスター + 補助周波数 1: マスター - 補助周波数 2: 補助 - マスター周波数	0
00-48	表示フィルタ時間 (現在)	0.001 ~ 65.535 秒。	0.100
00-49	フィルタ時間の表示 (キーパッド)	0.001 ~ 65.535 秒	0.100
00-50	ソフトウェア バージョン (日付)	読み取り専用	読み取り専用

01 基本パラメータ

広報	説明	設定	デフォルト
01-00	Motor 1 Maximum operation frequency	0.00~599.00Hz	60.00/ 50.00
01-01	Output rated / base frequency of motor 1	0.00~599.00Hz	60.00/ 50.00
01-02	Output rated / base voltage of motor 1	115V/230Vモデル :0.0~255.0V 460Vモデル :0.0~510.0V	220.0 440.0
01-03	Mid-point frequency 1 of motor 1	0.00~599.00Hz	3.00
01-04	Mid-point voltage 1 of motor 1	115V/230Vモデル :0.0~240.0V 460Vモデル :0.0~480.0V	11.0 22.0
01-05	Mid-point frequency 2 of motor 1	0.00~599.00Hz	1.5
01-06	Mid-point voltage 2 of motor 1	115V/230Vモデル :0.0~240.0V 460Vモデル :0.0~480.0V	5.0 10.0
01-07	Minimum output frequency of motor 1	0.00~599.00Hz	0.50
01-08	Minimum output voltage of motor 1	115V/230Vモデル :0.0~240.0V 460Vモデル :0.0~480.0V	1.0 2.0
01-09	起動周波数	0.00~599.00Hz	0.50
01-10	出力周波数 上限	0.00~599.00Hz	599.00
01-11	出力周波数 下限	0.00~599.00Hz	0.00
01-12	加速時間 1	Pr.01~45=0 :0.00~600.00秒 Pr.01~45=1 :0.0~6000.0秒	10.00 10.0
01-13	減速時間 1	Pr.01~45=0 :0.00~600.00秒 Pr.01~45=1 :0.0~6000.0秒	10.00 10.0
01-14	加速時間 2	Pr.01~45=0 :0.00~600.00秒 Pr.01~45=1 :0.0~6000.0秒	10.00 10.0
01-15	減速時間 2	Pr.01~45=0 :0.00~600.00秒 Pr.01~45=1 :0.0~6000.0秒	10.00 10.0
01-16	加速時間 3	Pr.01~45=0 :0.00~600.00秒 Pr.01~45=1 :0.0~6000.0秒	10.00 10.0
01-17	減速時間 3	Pr.01~45=0 :0.00~600.00秒 Pr.01~45=1 :0.0~6000.0秒	10.00 10.0
01-18	加速時間4	Pr.01~45=0 :0.00~600.00秒 Pr.01~45=1 :0.0~6000.0秒	10.00 10.0

広報	説明	設定	デフォルト
01-19	減速時間 4	Pr.01~45=0 :0.00~600.00秒 Pr.01~45=1 :0.0~6000.0秒	10.00 10.0
01-20	JOG加速時間	Pr.01~45=0 :0.00~600.00秒 Pr.01~45=1 :0.0~6000.0秒	10.00 10.0
01-21	JOG減速時間	Pr.01~45=0 :0.00~600.00秒 Pr.01~45=1 :0.0~6000.0秒	10.00 10.0
01-22	JOG 周波数	0.00~599.00Hz	6.00
01-23	周波数を切り替えます 1位と4位の間 加速 / 減速	0.00~599.00Hz	0.00
01-24	加速のS字カーブ 開始時間 1	Pr.01~45=0 :0.00~25.00秒 Pr.01~45=1 :0.0~250.0秒	0.20 0.2
01-25	加速のS字カーブ 到着時間 2	Pr.01~45=0 :0.00~25.00秒 Pr.01~45=1 :0.0~250.0秒	0.20 0.2
01-26	減速時のS字 開始時間 1	Pr.01~45=0 :0.00~25.00秒 Pr.01~45=1 :0.0~250.0秒	0.20 0.2
01-27	減速時のS字 到着時間 2	Pr.01~45=0 :0.00~25.00秒 Pr.01~45=1 :0.0~250.0秒	0.20 0.2
01-28	スキップ回数 1 (上限)	0.00~599.00Hz	0.00
01-29	スキップ頻度 1 (下限)	0.00~599.00Hz	0.00
01-30	スキップ回数2 (上限)	0.00~599.00Hz	0.00
01-31	スキップ頻度 2 (下限)	0.00~599.00Hz	0.00
01-32	スキップ回数 3 (上限)	0.00~599.00Hz	0.00
01-33	スキップ頻度 3 (下限)	0.00~599.00Hz	0.00
01-34	零速モード	0:出力待ち 1 :零速運転 2 :Fmin (Pr.01-07,Pr.01-41参照)	0
01-35	出力定格/ベース モーターの周波数 2	0.00~599.00Hz	60.00/ 50.00
01-36	モーター2の出力定格/ベ ース電圧	115/230Vモデル :0.0~255.0V 460Vモデル :0.0~510.0V	220.0 440.0
01-37	中点周波数 1 モーター 2	0.00~599.00Hz	3.00



広報	説明	設定	デフォルト
01-38	モーター 2 の中点電圧 1	115/230Vモデル :0.0~240.0V 460Vモデル :0.0~480.0V	11.0 22.0
01-39	モーター 2 の中点周波数 2	0.00~599.00Hz	0.50
01-40	モーター 2 の中点電圧 2	115/230Vモデル :0.0~240.0V 460Vモデル :0.0~480.0V	2.0 4.0
01-41	モーター 2 の周波数 最小出力	0.00~599.00Hz	0.00
01-42	モーターの2 最小出力電圧	115/230Vモデル :0.0~240.0V 460Vモデル :0.0~480.0V	0.0 0.0
01-43	V/F カーブ 選択	0 :Pr.01-00~01-08で決まるV/Fカーブ 1: V/F 曲線の 1.5 乗 2: V/F 曲線の 2 乗	0
01-44	自動加速と 自動減速設定	0 :直線加減速 1: 自動加速と直線減速 2 :直線加減速と自動減速 3: 自動加速と自動減速 4 :オートアクセルとオートによる失速防止 減速度 (Pr.01-12~01-21で制限)	0
01-45	加速の時間単位 /減速とS時 曲線	0 :0.01秒単位 1 :0.1秒単位	0
01-49	減速方法 選択	0 :通常減速 1: 過電圧エネルギー制限2 :トラクションエネルギーコントロー (TEC)	0
01-52	モーター 2 の最大周波数	0.00~599.00Hz	60.00/ 50.00

## 02 デジタル入出力パラメータ

広報	説明	設定	デフォルト
02-00	二線式・三線式 運転管理	0: 機能なし 1: 2 線式モード 1、操作制御用の電源オン (M1:正転/停止、M2:逆転/停止) 2: 2 線式モード 2、操作制御用電源オン (M1:RUN/STOP、M2:FWD/REV) 3: 3 線式、操作制御用電源オン (M1:運転、M2:逆転・前進、M3:停止) 4: 2 線式モード 1、クイック スタート (M1:正転/停止、M2:逆転/停止) 5: 2 線式モード 2、クイックスタート (M1:RUN/STOP、M2:FWD/REV) 6: 3 線式、クイック スタート (M1:運転、M2:逆転・前進、M3:停止) <u>重要</u> 1.高速起動機能では、端子出力が保持されます。 ドライブはすぐにコマンドに応答します。 2. Quick Start 機能を使用する場合、出力 端子 UVW は、開始コマンドが与えられた場合に出力して 即座に応答するための駆動電圧を備えています。感電を 防止するために、端子に触れたり、モーター配線を改造し たりしないでください。	1
02-01	多機能入力 コマンド 1 (MI1)	0: 機能なし 1 :多段速度指令1/多段 位置指令1	0
02-02	多機能入力コマンド 2 (MI2)	2 :多段速度指令2・多段 位置指令2	0
02-03	多機能入力 コマンド 3 (MI3)	3 :多段速度指令3・多段 位置指令3	1
02-04	多機能入力コマンド 4 (MI4)	4 :多段速度指令 4・多段 位置指令 4	2
02-05	多機能入力 コマンド 5 (MI5)	5: リセット 6:JOG運転 【外部コントロールまたはKPC-CC01 (別売)による】 7 :加減速速度禁止 8 :第1、第2加減速時間選択 9 :第3、第4加減速時間選択 10 :外部異常 (EF)入力 (Pr.07-20) 11 :外部からのベースブロック (BB)入力	3

広報	説明	設定	デフォルト
		12:出力停止 13 :オートアクセル・オートの設定を解除する 減速時間 15:AVIからの回転速度指令 18:強制停止(Pr.07-20)  19: デジタルアップコマンド 20: デジタルダウンコマンド 21 :PID機能無効 22 :カウンタークリア 23 :カウンタ値入力 24 :正転JOG指令 25:REV JOGコマンド  28:非常停止(EF1) 29:Y結線の信号確認 30:Δ結線の信号確認 38: EEPROM書き込み機能を無効にする  40: 強制惰行停止 41 :HANDスイッチ 42:オートスイッチ  49: ドライブを有効にする  50: 実行するスレーブ deEb アクション 56: ローカル/リモート選択  58: 発砲モードを有効にする (RUN コマンドで) 59: 発砲モードを有効にする (RUN コマンドなし)  69: 予熱コマンドの自動起動 70: 強制的に補助周波数を 0 に戻します 71: PID 機能を無効にし、PID 出力を強制的に 0 に戻します 72 :PID機能無効、出力値保持 無効化前  73: PID 積分ゲインを強制的に 0 に戻し、積分を無効にします 74: 逆 PID フィードバック  77: PLC プログラム実行中 78: PLC プログラム ステップの完了 79: PLC プログラムが完了しました  80 :PLC操作一時停止  83: マルチモータ (IM) 選択ビット 0  94: プログラム可能な AUTO RUN 95 :オートランの一時停止  97 :HAND/AUTOモードによるマルチポンプ切替 98 :前進限による簡易位置決め停止	

広報	説明	設定	デフォルト
		99 :逆転リミットによる簡易位置決め停止	
02-09	外部端子UP/ 下キーモード	0 :加減速時間による 1 :定速 (Pr.02-10) 2 :パルス信号 (Pr.02-10) 3: カーブ 4 :ステップ (Pr.02-10)	0
02-10	外部端子定数 速度、加速度/ の減速速度 上下キー	0.001~1.000Hz/ms	0.001
02-11	多機能入力応答時間	0.000 ~ 30.000 秒	0.005
02-12	多機能入力モード 選択	0000h~FFFFh (0 :いいえ、1 :いいえ)	0000
02-13	多機能出力1 (RY1)	0: 機能なし 1 :RUN中表示	11
02-16	多機能出力 2 (MO1)	2 :動作速度到達 3: 希望周波数到達 1 (Pr.02-22) 4: 希望周波数到達 2 (Pr.02-24) 5 :速度ゼロ (周波数指令) 6 :STOP含むゼロ速度 (周波数指令) 7 :オーバートルク1 (Pr.06-06~06-08) 8 :オーバートルク2 (Pr.06-09~06-11) 9 :駆動準備完了 10 : 低電圧警告 (Lv) (Pr.06-00) 11 :故障表示 13 :過熱警告 (Pr.06-15) 14 :ソフトブレーキ信号表示 (Pr.07-00) 15 :PIDフィードバックエラー(Pr.08-13,Pr.08-14) 16: スリップエラー (oSL) 17: カウント値に到達、0 に戻らない (Pr.02-20) 18 :カウント値到達、0復帰(Pr.02-19) 19: 外部割り込みBB入力(ベースブロック) 20 :警告出力 21 :過電圧  22 :過電流ストール防止 23 :過電圧ストール防止 24: 操作元 25:前進命令	0

広報	説明	設定	デフォルト
		26:リバースコマンド 29 :周波数 $\geq$ Pr.02-34で出力 30 :周波数 $<$ Pr.02-34で出力 31: モーター コイルの Y 接続 32: モーターコイルの $\Delta$ 結線 33:ゼロ速度(実際の出力周波数) 34: 停止を含むゼロ速度 (出力周波数) 35 :エラー出力選択1(Pr.06-23) 36 :エラー出力選択2(Pr.06-24) 37 :エラー出力選択3(Pr.06-25) 38 :エラー出力選択4(Pr.06-26) 40 :速度到達 (STOP含む) 42:クレーン機能 43 :モータ速度検出 44 :微小電流出力 (Pr.06-71~06-73と併用) 45 :UVW出力電磁弁スイッチ 46 :マスターdEb出力 51 :RS-485 インターフェース用アナログ出力制御 53 :発射モード表示 67: アナログ入力レベル到達 69 :予熱出力表示 75:正転RUN状態 76:リバース RUN ステータス 77: プログラム実行中表示 78: プログラムステップ完了表示 79 :プログラム実行完了表示 80: プログラム実行一時停止表示 81 : マルチポンプシステムエラー表示 (マスターのみ)	
02-18	多機能出力方向	0000h~FFFFh (0:NO,1:NC)	0000h
02-19	端末カウント値 達した (0に戻る)	0~65500	0
02-20	予備カウント値 到達した (0には戻りません)	0~65500	0
02-22	希望の周波数に到達 1	0.00~599.00Hz	60.00/ 50.00
02-23	希望の周波数 幅が1に達しました	0.00~599.00Hz	2.00
02-24	希望の周波数に到達 2	0.00~599.00Hz	60.00/ 50.00

広報	説明	設定	デフォルト
02-25	希望 周波数幅 到達 2	0.00~599.00Hz	2.00
02-34	多機能出力 ターミナル の出力周波数設定	0.00~599.00Hz	0.00
02-35	リセット・リブート後の外部操作選択	0: 無効 1: リセット後に RUN コマンドが残っている場合、ドライブは動作します。 または再起動します。	0
02-47	モーターゼロ速度レベル	0~65535rpm	0
02-50	マルチの状態を表示 機能入力端子	多機能入力端子の状態監視	Read only
02-51	マルチの状態を表示 機能出力端子	多機能出力端子の状態監視	Read only
02-54	によって実行された周波数 コマンドを表示します。 外部端子	0.00 ~ 599.00 Hz (読み取り専用)	Read only
02-58	多機能出力 端末 (機能 42): ブレーキ 頻度チェックポイント	0.00~599.00Hz	0.00
02-72	予熱出力電流 レベル	0~100%	0
02-73	予熱出力周期	0~100%	0
02-81	ターミナル時にEFがアクティブ カウント値に到達	0: 最終カウント値に到達、EF 表示なし (運用継続) 1: 最終カウント値に到達、EF がアクティブ	0
02-82	初期周波数コマンド (F)停止後のモード	0: 現在の周波数コマンドを使用 1: ゼロ周波数コマンドを使用 2 :Pr.02~83を参照して設定	0
02-83	初期周波数コマンド (F)停止後の設定	0.00~599.0Hz	60.00

### 03 アナログ入出力パラメータ

広報	説明	設定	デフォルト
03-00	アナログ入力選択 (AI)	0: 機能なし 1 :周波数指令 4 :PID目標値 5: PID フィードバック信号 6 :サーミスタ (PTC)入力値 11 :PT100サーミスタ入力値 12: 補助周波数入力 13 :PID補償値	1
03-03	アナログ入力バイアス (AVI)	-100.0-100.0%	0
03-04	アナログ入力バイアス (ACI)	-100.0-100.0%	0
03-07	ポジティブ/ネガティブ バイアスモード (AVI)	0: バイアスなし 1: バイアス以下 2: バイアス以上	0
03-08	ポジティブ/ネガティブ バイアスモード (ACI)	3 :サーブ時のバイアス電圧の絶対値 センターとして 4: バイアスが中心となる	
03-10	アナログ信号入力がマイナス 周波数のときのリバース設定	0: 負の周波数入力は許可されません。デジタル キーパッドまたは外部端末は、転送と転送を制御します 逆方向。 1: 負の周波数入力が許可されます。 正の周波数 = 順方向に実行します。 負の周波数 = 逆方向に実行します。 テンキーや外部端子制御はできません。 走る方向を変える。	0
03-11	アナログ入力ゲイン (AVI)	-500.0-500.0%	100.0
03-12	アナログ入力ゲイン (ACI)	-500.0-500.0%	100.0
03-15	アナログ入力フィルタ時間 (AVI)	0.00 ~ 20.00 秒	0.01
03-16	アナログ入力フィルタ時間 (ACI)	0.00 ~ 20.00 秒	0.01
03-19	信号損失の選択 アナログ入力 4 ~ 20 mA	0: 無効 1 :前回の周波数で運用継続 2 :0Hzまで減速 3 :すぐに停止して「ACE」を表示	0
03-20	AFM アナログ出力 選択	0 :出力周波数 (Hz) 1:周波数指令(Hz) 2: モーター速度 (Hz) 3: 出力電流 (実効値) 4: 出力電圧	0

広報	説明	設定	デフォルト
		5: DC bus voltage 6: Power factor 7: Power 9: AVI 12: Iq current command 13: Iq feedback value 14: Id current command 15: Id feedback value 16: Vq-axis voltage command 17: Vd-axis voltage command 21: RS-485 analog output 23: Constant voltage output	
03-21	AFM アナログ出力ゲイン	0.0–500.0%	100.0
03-22	AFM アナログ出力入力 逆転方向	0: 出力電圧の絶対値 1: 逆出力 0 V; 順方向出力 0 ~ 10 V 2: 逆方向出力 5 ~ 0 V。フォワード出力 5 ~ 10 V	0
03-27	AFM 出力バイアス	-100.00–100.00%	0.00
03-28	AI 端末入力 選択	0: 0–10 V (Pr.03-63–03-68 is valid) 1: 0–20 mA (Pr.03-57–03-62 is valid) 2: 4–20 mA (Pr.03-57–03-62 is valid)	0
03-32	AFM DC出力設定 レベル	0.00–100.00%	0.00
03-35	AFM 出力フィルター時間	0.00–20.00 sec.	0.01
03-39	VR 入力選択	0: Disable 1: Frequency command	1
03-40	VR 入力バイアス	-100.0–100.0%	0.0
03-41	VR ポジティブ/ネガティブ バイアス	0: No bias 1: Lower than or equal to bias 2: Greater than or equal to bias 3: The absolute value of the bias voltage while serving as the center 4: Bias serves as the center	0
03-42	VR ゲイン	-500.0–500.0%	100.0
03-43	VR フィルター時間	0.00–2.00 sec.	0.01
03-44	多機能出力 (MO) AI レベル ソースによる	0: AVI 1: ACI	0
03-45	AI レベル 1 (上限)	-100.00–100.00%	50.00
03-46	AI レベル 2 (下限)	-100.00–100.00%	10.00



広報	説明	設定	デフォルト
03-50	アナログ入力曲線 選択	0: 通常のカーブ 1: AVI (& AI10) の3点曲線 2: ACI (& AI11) の3点曲線	0
03-57	ACI 最低点	Pr.03-28=1.0.00~10.00V Pr.03-28≠1.0.00~20.00mA	4.00
03-58	ACI 比例最低点	0.00~100.00%	0.00
03-59	ACI 中間点	Pr.03-28=1.0.00~10.00V Pr.03-28≠1.0.00~20.00mA	12.00
03-60	ACI プロポーショナル 中間点	0.00~100.00%	50.00
03-61	ACI 最高点	Pr.03-28=1.0.00~10.00V Pr.03-28≠1.0.00~20.00mA	20.00
03-62	ACI 比例最高 点	0.00~100.00%	100.00
03-63	AVI 電圧最低点	0.00~10.00V	0.00
03-64	AVI 比例最低 点	-100.00~100.00%	0.00
03-65	AVI 電圧中間点	0.00~10.00V	5.00
03-66	AVI プロポーショナル中間点	-100.00~100.00%	50.00
03-67	AVI 電圧最高点	0.00 ~ 10.00 V	10.00
03-68	AVI 比例最高点	-100.00~100.00%	100.00

## 04 多段速度パラメータ

広報	説明	設定	デフォルト
04-00	1段速周波数	0.00 ~ 599.00 Hz	0.00
04-01	2段速周波数	0.00 ~ 599.00 Hz	0.00
04-02	3段速周波数	0.00 ~ 599.00 Hz	0.00
04-03	4段速周波数	0.00 ~ 599.00 Hz	0.00
04-04	5速周波数	0.00 ~ 599.00 Hz	0.00
04-05	6速周波数	0.00 ~ 599.00 Hz	0.00
04-06	7速周波数	0.00 ~ 599.00 Hz	0.00
04-07	8段速周波数	0.00 ~ 599.00 Hz	0.00
04-08	9速周波数	0.00 ~ 599.00 Hz	0.00
04-09	10速周波数	0.00 ~ 599.00 Hz	0.00
04-10	11速周波数	0.00 ~ 599.00 Hz	0.00
04-11	12段速周波数	0.00 ~ 599.00 Hz	0.00
04-12	13段速周波数	0.00~599.00Hz	0.00
04-13	14段速周波数	0.00~599.00Hz	0.00
04-14	15段速周波数	0.00~599.00Hz	0.00
04-68	フレイングキャッチリトライタイム	0 ~ 65535 秒	0
04-69	磁化時間	0 ~ 65535	0

05 モーターパラメータ

広報	説明	設定	デフォルト
05-00	モーターパラメータ自動 チューニング	0: 機能なし 1: 誘導電動機 (IM) の動的試験 2 :誘導電動機 (IM)の静的試験 13: PMの高周波ストール試験	0
05-01	全負荷電流 インダクションモーター1 (A)	ドライブの定格電流の 10 ~ 120%	選定機種に応じて
05-02	インダクションモータ1の定 格電力(kW)	0.00~655.35kW	選定機種に応 じて
05-03	インダクションモータの定格速度 モーター 1 (rpm)	0~xxxxx rpm (モーターの極数による) 1710 (60 Hz,4 極); 1410 (50Hz,4極)	選定機種に応じて
05-04	インダクションモータ 1 極数	2~20	4
05-05	無負荷電流 インダクションモーター1 (A)	0.00~Pr.05-01 デフォルト	選定機種に応じて
05-06	固定子抵抗 (Rs) 誘導電動機 1	0.000~65.535Ω	選定機種による
05-07	ローター抵抗 (Rr) 誘導電動機 1	0.000~65.535Ω	0.000
05-08	励磁インダクタンス (Lm) 誘導電動機 1	0.0~6553.5mH	0.0
05-09	固定子インダクタンス (Lx) 誘導電動機 1	0.0~6553.5mH	0.0
05-13	全負荷電流 誘導電動機 2 (A)	ドライブの定格電流の 10 ~ 120%	選定機種による
05-14	誘導用定格電力 モーター 2 (kW)	0.00~655.35kW	選定機種に応じて
05-15	誘導電動機2の定格回転数 (rpm)	0~xxxxx rpm (モーターの極数による) 1710 (60 Hz,4 極); 1410 (50Hz,4極)	選定モーターの 極数による
05-16	極数 誘導電動機 2	2~20	4

広報	説明	設定	デフォルト
05-17	無負荷電流 誘導電動機 2 (A)	0.00~Pr.05-13 デフォルト	に応じて モデル パワー
05-18	固定子抵抗 (Rs) 誘導電動機 2	0.000~65.535Ω	機種による パワー
05-19	ローター抵抗 (Rr) 誘導電動機 2	0.000~65.535Ω	0.000
05-20	励磁インダクタンス (Lm) 誘導電動機 2	0.0~6553.5mH	0.0
05-21	固定子インダクタンス (Lx) 誘導電動機用 2	0.0~6553.5mH	0.0
05-22	マルチモーター (誘導) 選択	1: モーター 1 2: モーター 2	1
05-23	頻度 Y結線・△結線 誘導のスイッチ モーター	0.00~599.00Hz	60.00
05-24	Y結線・△結線 誘導のスイッチ モーター	0: 無効 1: 有効にする	0
05-25	遅延時間 Y結線・△結線 誘導のスイッチ モーター	0.000 ~ 60.000 秒	0.200
05-26	累積ワット秒 下位ワードのモーターの場合 (Wミリ秒)	読み取り専用	0.0
05-27	累積ワット秒 上位ワードのモーターの場合 (W秒)	読み取り専用	0.0
05-28	累積ワット時 モーター (W時)	読み取り専用	0.0
05-29	累積ワット時 下位ワードのモーター (kW 時間)	読み取り専用	0.0
05-30	累積ワット時 上位ワード (MW 時) のモーター	読み取り専用	0.0
05-31	アキュムレートモーター 稼働時間 (分)	0~1439分	0

広報	説明	設定	デフォルト
05-32	アキュムレートモーター稼働時間 (日)	0 ~ 65535 日	0
05-33	誘導電動機 (IM) または永久磁石同期交流モーター (PM) セレクション	0 : 誘導電動機 1: SPM 2: IPM	00
05-34	全負荷電流	ドライブの定格電流の 0 ~ 120%	選定機種による
05-35	永久磁石同期交流モーターの定格電力	0.00~655.35kW	選定機種による
05-36	永久磁石同期交流モーター 定格速度	0~65535rpm	2000
05-37	永久磁石同期交流モーターの極数	0 ~ 65535	10
05-39	永久磁石同期交流モーターの固定子抵抗	0.000~65.535Ω	0.000
05-40	永久磁石同期交流電動機 Ld	0.00~655.35mH	0.00
05-41	永久磁石同期交流モーター Lq	0.00~655.35mH	0.00
05-43	永久磁石同期交流モーター Ke パラメータ	0~65535 (単位 :V/krpm)	0

## 06 保護パラメータ (1)

広報	説明	設定	デフォルト
06-00	低電圧レベル	115V/230Vモデル : 150.0 ~ 220.0VDC 460V モデル: 300.0 ~ 440.0 VDC	180.0 360.0
06-01	過電圧ストール防止	0: 無効 115V/230Vモデル : 0.0 ~ 450.0VDC 460Vモデル : 0.0 ~ 900.0VDC	380.0 760.0
06-02	過電圧ストール防止の選択	0: 従来の過電圧ストール防止 1: スマートな過電圧ストール防止	0
06-03	過電流ストール防止 加速運転中	通常負荷 : 0 ~ 150% 高負荷: 0 ~ 200% (100% はドライブの定格電流に相当します)	120 180
06-04	過電流ストール防止 運転中の予防	通常負荷 : 0 ~ 150% 高負荷: 0 ~ 200% (100% はドライブの定格電流に相当します)	120 180
06-05	加速 / 減速時間 ストール防止の選択 一定速度の防止	0 :現在の加減速時間による 1 :最初の加減速時間まで 2 :第2加減速時間まで 3 :3回目の加減速時間まで 4 :4回目の加減速時間まで 5:オートアクセラレーション/オートデセルによる場合	0
06-06	過トルク検出選択 (モータ1)	0: 機能なし 1 :定速運転中に過トルク検出後、運転継続 2 :一定時間オーバートルク検出後停止 速度操作 3 :オーバートルク検出後、動作継続 走る 4 :RUN中に過トルク検出で停止	0
06-07	過トルク検出 レベル (モーター 1)	10~250% (100% はドライブの定格電流に相当します)	120
06-08	過トルク検出 時間 (モーター 1)	0.1~60.0秒	0.1
06-09	過トルク検出 選択 (モーター 2)	0: 機能なし 1 :オーバートルク検出後、動作継続 定速運転 2 :一定時間オーバートルク検出後停止 速度操作 3 :オーバートルク検出後、動作継続 走る 4 :RUN中に過トルク検出で停止	0

広報	説明	設定	デフォルト
06-10	過トルク検出 レベル (モーター 2)	10~250% (100% はドライブの定格電流に相当します)	120
06-11	過トルク検出 時間 (モーター 2)	0.1~60.0秒	0.1
06-13	電子サーマル 選択 (モーター 1)	0 :インバータモータ (外部強制空冷付) 1 :標準モーター (軸ファン付きモーター) 2: 無効にする	2
06-14	電子サーマル アクション時間 (モーター 1)	30.0 ~ 600.0 秒	60.0
06-15	温度レベル過熱 (OH) 警告	0.0~110.0°C	機種による パワー
06-16	失速防止限界レベル (弱磁エリア 電流ストール防止 レベル)	0~100% (Pr.06-03参照)	100
06-17	故障記録 1	0: 障害記録なし	0
06-18	故障記録 2	1 :加速時過電流 (ocA)	0
06-19	故障記録 3	2 :減速時過電流 (ocd)	0
06-20	故障記録 4	3 :定常運転時過電流 (ocn)	0
06-21	故障記録 5	4: 地絡 (GFF)	0
06-22	故障記録 6	6 :停止時過電流 (ocS)	0
	故障履歴7 (Pr.14-70)	7 :加速時過電圧 (ovA)	
	故障履歴8 (Pr.14-71)	8 :減速時過電圧 (ovd)	
	故障履歴9 (Pr.14-72)	9 :定速過電圧 (ovn)	
	異常履歴10 (Pr.14-73)	10 :停止時過電圧 (ovS)	
		11 :加速時低電圧 (LvA)	
		12 :減速時低電圧 (Lvd)	
		13 :定速低圧 (Lvn)	
		14 :停止時低電圧 (LvS)	
		15: 欠相保護 (OrP)	
		16: IGBT 過熱 (oH1)	
		18:IGBT温度検出不良(th1o)	
		21: オーバーロード (oL)	
		22: 電子サーマル 1 保護 (EoL1)	
		23: 電子サーマル 2 保護 (EoL2)	
		24: モーター過熱 (PTC/PT100) (oH3)	
		26 :オーバートルク1 (ot1)	
		27 :オーバートルク2 (ot2)	
		28:不足電流(uC)	

広報	説明	設定	デフォルト
		31: EEPROM 読み込みエラー (cF2) 33:U相異常(cd1) 34:V相エラー(cd2) 35: W 相エラー (cd3) 36: cc ハードウェア障害 (Hd0) 37: oc ハードウェア障害 (Hd1) 40 :オートチューニングエラー (AUE) 41: PIDロスACI(AFE) 48 :AC喪失 (ACE) 49: 外部故障 (EF) 50 :非常停止 (EF1) 51 :外部ベースブロック (bb) 52: パスワードがロックされています (Pcod) 54: 不正なコマンド (CE1) 55 :不正なデータアドレス (CE2) 56: 不正なデータ値 (CE3) 57: データは読み取り専用アドレス (CE4) に書き込まれます 58:Modbus送信タイムアウト(CE10) 63: オーバースリップ (oSL) 72 :S1 内部ループ検出エラー(STL1) 76:STO(スト) 77 :S2 内部ループ検出エラー(STL2) 78 :S3 内部ループ検出エラー(STL3) 82 :出力欠相 U相(OPL1) 83 :出力欠相 V相(OPL2) 84:出力欠相 W相(OPL3) 87: 低周波過負荷保護 (oL3) 142: オートチューンエラー 1 (AUE1) 143: オートチューンエラー 2 (AUE2) 149: 総抵抗測定エラー (AUE5) 150 :無負荷電流 IO 測定異常 (AUE6) 151 :dq 軸インダクタンス測定異常 (AUE7) 152 :高周波注入測定異常 (AUE8) 157: ポンプ PID フィードバック エラー (dEv)	
06-23	故障出力オプション 1	0 ~ 65535 (障害コードについてはビット表を参照)	0
06-24	故障出力オプション 2	0 ~ 65535 (障害コードについてはビット表を参照)	0
06-25	故障出力オプション 3	0 ~ 65535 (障害コードについてはビット表を参照)	0
06-26	故障出力オプション4	0 ~ 65535 (障害コードについてはビット表を参照)	0



広報	説明	設定	デフォルト
06-27	電子サーマル 選択 2 (モーター 2)	0:インバータモータ (外部強制空冷付) 1:標準モーター (軸ファン付モーター) 2:無効にする	2
06-28	電子サーマル アクションタイム 2 (モーター 2)	30.0 ~ 600.0 秒	60.0
06-29	PTC 検出選択	0: 警告して操作を続行する 1: フォルトとランプ停止 2: フォルトとフリーラン停止 3: 警告なし	0
06-30	PTC レベル	0.0~100.0%	50.0
06-31	周波数指令 故障	0.00~599.00Hz	読み取り専用
06-32	出力周波数 故障	0.00~599.00Hz	読み取り専用
06-33	出力電圧 故障	0.0~6553.5V	読み取り専用
06-34	DC バス電圧故障	0.0~6553.5V	読み取り専用
06-35	出力電流 故障	0.00 ~ 655.35 アンペア	読み取り専用
06-36	IGBT 温度 故障	-3276.7~3276.7oC	読み取り専用
06-38	モーター速度 故障	-32767~32767rpm	読み取り専用
06-40	多機能入力端子 故障	0000h~FFFFh	読み取り専用
06-41	多機能出力端子 故障	0000h~FFFFh	読み取り専用
06-42	ドライブステータス 故障	0000h~FFFFh	読み取り専用
06-44	STO ラッチの選択 (内蔵モデルのみ)	0: STO ラッチ 1: STO ラッチなし	0
06-45	出力欠相検出アクション (OPHL)	0: 警告して操作を続行する 1: フォルトとランプ停止 2: フォルトとフリーラン停止 3: 警告なし	3

広報	説明	設定	デフォルト
06-46	出力の検出時間 欠相	0.000 ~ 65.535 秒	0.500
06-47	電流検出レベル 出力欠相	0.00~100.00%	1.00
06-48	出力の DC ブレーキ時間 欠相	0.000 ~ 65.535 秒	0.000
06-49	LvXオトリセット	0: 無効 1: 有効にする	0
06-53	入力欠相検出 アクション (OrP)	0: フォルトとランプ停止 1: フォルトとフリーラン停止	0
06-55	ディレーティング保護	0 :定格電流一定、負荷による搬送波制限 電流と温度 1: キャリア周波数を一定にし、負荷電流を 搬送波の設定 2: 一定の定格電流 (設定 0 と同じ)、ただし近い 電流制限	0
06-56	PT100 電圧レベル 1	0.000~10.000V	5.000
06-57	PT100 電圧レベル 2	0.000~10.000V	7.000
06-58	PT100 レベル 1 周波数 保護	0.00~599.00Hz	0.00
06-59	PT100発動レベル1 保護周波数遅延時間	0 ~ 6000 秒	60
06-60	ソフトウェア検出 GFF 現在のレベル	0.0~6553.5%	60.0
06-61	ソフトウェア検出 GFF フィルター時間	0.00 ~ 655.35 秒	0.10
06-63	障害の動作時間 レコード 1 (日)	0 ~ 65535 日	読み取り専用
06-64	障害記録 1 の稼働時間 (分)	0~1439分	読み取り専用
06-65	障害の動作時間 レコード 2 (日)	0 ~ 65535 日	読み取り専用
06-66	障害記録 2 の稼働時間 (分)	0~1439分	読み取り専用
06-67	障害の動作時間 レコード 3 (日)	0 ~ 65535 日	読み取り専用
06-68	障害記録 3 の稼働時間 (分)	0~1439分	読み取り専用

広報	説明	設定	デフォルト
06-69	障害の動作時間 レコード 4 (日)	0 ~ 65535 日	読み取り専用
06-70	障害の動作時間 レコード 4 (分)	0~1439分	読み取り専用
06-71	低電流設定レベル	0.0~100.0%	0.0
06-72	低電流検出 時間	0.00 ~ 360.00 秒	0.00
06-73	低電流時 動作 選択	0: 機能なし 1: フォルトとフリーラン停止 2: フォルトと 2 回目の減速で停止するランプ 時間 3: 警告して操作を続行する	0
06-80	ファイヤーモード	0: 無効 1: 正転 (反時計回り) 運転 2: 逆 (時計回り) 操作	0
06-81	動作周波数 ファイヤーモード時	0.0~599.00Hz	60.00
06-88	運行時間帯 ファイヤーモード	0~65535回	読み取り専用
06-90	障害の動作時間 レコード 5 (日)	0 ~ 65535 日	読み取り専用
06-91	故障記録 5 の稼働時間 (Min.)	0~1439分	読み取り専用
06-92	障害の動作時間 レコード 6 (日)	0 ~ 65535 日	読み取り専用
06-93	故障記録6の稼働時間(分)	0~1439分	読み取り専用

## 07 特殊パラメータ

広報	説明	設定	デフォルト
07-00	ソフトウェアブレーキチョッパー アクションレベル	115V / 230V models: 350.0–450.0 V <sub>DC</sub> 460V models: 700.0–900.0 V <sub>DC</sub>	370.0 740.0
07-01	DC ブレーキ電流レベル	0–100%	0
07-02	起動時の DC ブレーキ時間	0.0 ~ 60.0 秒	0.0
07-03	STOP 時の DC ブレーキ時間	0.0 ~ 60.0 秒	0.0
07-04	DC ブレーキ周波数 ストップ	0.00–599.00 Hz	0.00
07-05	電圧上昇ゲイン	1 ~ 200%	100
07-06	瞬時停電後の再起動	0: Stop operation 1: Speed tracking by the speed before the power loss 2: Speed tracking by the minimum output frequency	0
07-07	許容電力損失 間隔	0.0–20.0 sec.	2.0
07-08	ベースブロックタイム	0.0–60.0 sec.	0.5
07-09	現在の速度制限 追跡	20–200%	100
07-10	障害アクション後の再始動	0: Stop operation 1: Speed tracking by current speed 2: Speed tracking by minimum output frequency	0
07-11	故障後の再起動 回数	0–10	0
07-12	速度追跡中 起動	0: Disable 1: Speed tracking by the maximum output frequency 2: Speed tracking by the motor frequency at start 3: Speed tracking by the minimum output frequency	0
07-13	dEBb 機能の選択	0: Disable 1: dEb with auto-acceleration / auto-deceleration, the drive does not output the frequency after the power is restored. 2: dEb with auto-acceleration / auto-deceleration, the drive outputs the frequency after the power is restored.	0
07-15	加速時のドエルタイム	0.00 ~ 600.00 秒	0.00
07-16	ドエル周波数 加速	0.00~599.00Hz	0.00
07-17	ドエル時間 減速	0.00 ~ 600.00 秒	0.00
07-18	ドエル周波数	0.00~599.00Hz	0.00

広報	説明	設定	デフォルト
	減速		
07-19	ファン冷却制御	0:ファン常時ON 1: AC モーター駆動が1秒間停止した後、ファンをオフにします。 分。 2: AC モーター ドライブが動作している場合、ファンはオンです。 ACモータ駆動停止時OFF。 3: IGBT 温度に達するとファンがオンになります 約60°C。 5: ACモーター駆動時ファンON/OFF 実行/停止し、ゼロでスタンバイモードに留まります 速度。	3
07-20	非常停止 (EF)& 強制的に選択を停止する	0:惰走停止 1:最初の減速時間までに停止 2:第2減速時間までに停止 3:第3減速時間までに停止 4:第4減速時間までに停止 5: システム減速 6:自動減速	0
07-21	自動省エネ 選択	0:無効 1:有効にする	0
07-23	自動電圧調整 (AVR) 機 能	0: AVR を有効にする 1: AVR を無効にする 2: 減速中は AVR を無効にする	0
07-24	トルク指令 フィルター時間 (V/F,SVC制御モード)	0.001 ~ 10.000 秒	0.050
07-25	スリップ補正 フィルター時間 (V/F,SVC制御モード)	0.001 ~ 10.000 秒	0.100
07-26	トルク補償 得	IM :0~10 (Pr.05-33=0の場合) PM :0~5000 (Pr.05-33=1または2の場合)	1
07-27	スリップ補正ゲイン	0.00-10.00	0.00 (デフォルト値 は1.00 インチ SVC モード)
07-29	スリップ偏差レベル	0.0~100.0% 0: 検出しない	0
07-30	オーバースリップ偏差 検出時間	0.0~10.0秒	1.0

広報	説明	設定	デフォルト
07-31	オーバースリップ偏差 処理	0: 警告して操作を続行する 1: フォルトとランプ停止 2: フォルトとフリーラン停止 3: 警告なし	0
07-32	モーター振動 補正係数	0~10000	1000
07-33	障害の自動再起動間隔	0.0 ~ 6000.0 秒	60.0
07-38	PMSVC 電圧フィード フォワードゲイン	0.50-2.00	1.00
07-62	dB ゲイン (Kp)	0 ~ 65535	8000
07-63	dB ゲイン (Ki)	0 ~ 65535	150
07-71	トルク補償 ゲイン (モーター2)	IM :0~10 (Pr.05-33=0の場合) PM :0~5000 (Pr.05-33=1または2の場合)	1
07-72	すべり補償ゲイン (モータ2)	0.00-10.00	0.00 (デフォルト値 は SVC で 1 です モード)

## 08 高機能 PID パラメータ

広報	説明	設定	デフォルト
08-00	端末選択 PID フィードバック	0: 機能なし 1 :負PIDフィードバック :アナログ入力による (Pr.03-00) 4 :PID正帰還 :アナログ入力による (Pr.03-00) 7: 負の PID フィードバック通信プロトコルによる 8: 正の PID フィードバック通信プロトコルによる	0
08-01	比例ゲイン (P)	0.0~1000.0 (Pr.08-23 bit1=0の場合) 0.00~100.00 (Pr.08-23 bit1=1の場合)	1.00
08-02	積分時間 (I)	0.00 ~ 100.00 秒	1.00
08-03	微分時間 (D)	0.00 ~ 1.00 秒	0.00
08-04	積分の上限 コントロール	0.0~100.0%	100.0
08-05	PID出力指令 limit (正の制限)	0.0~100.0%	100.0
08-06	通信プロトコル別PIDフィード バック値	-200.00~200.00%	0.00
08-07	PID遅延時間	0.0~2.5秒	0.0
08-08	フィードバック信号 検出時間	0.0 ~ 3600.0 秒	0.0
08-09	フィードバック信号障害 処理	0: 警告して操作を続行する 1: フォルトとランプ停止 2: フォルトとフリーラン停止 3: 最後の周波数で警告し、操作する	0
08-10	スリープレベル	0.00~599.00Hz	0.00
08-11	ウェイクアップレベル	0.00~599.00Hz	0.00
08-12	スリープ遅延時間	0.0 ~ 6000.0 秒	0.0
08-13	PID フィードバック信号エラー 偏差値	1.0~50.0%	10.0
08-14	PID フィードバック信号エラー 偏差時間	0.1~300.0秒	5.0
08-15	PID フィードバック信号フィルター 時間	0.1~300.0秒	5.0
08-16	PID補償 選択	0: パラメータ設定 1: アナログ入力	0
08-17	PID 補正	-100.0~100.0%	0
08-18	スリープモード機能設定	0 :PID出力指令参照 1: PID フィードバック信号を参照	0
08-19	ウェイクアップ積分限界	0.0~200.0%	50.0

広報	説明	設定	デフォルト
08-20	PID モード選択	0: シリアル接続 1: 並列接続	0
08-21	PID を有効にして 操作方向	0: 操作方向変更可 1: 操作方向変更不可	0
08-22	起動遅延時間	0.00 ~ 600.00 秒	0.00
08-23	PID 制御フラグ	ビット 0 = 1: 逆方向に実行される PID は、の設定に従います。 Pr.00-23。 ビット 0 = 0: 逆方向に実行される PID は、計算された PID を参照します 値。 ビット 1 = 1: PID Kp の小数点以下 2 桁 ビット 1 = 0: PID Kp の小数点以下 1 桁	2
08-26	PID出力指令 リミット (逆リミット)	0.0~100.0%	100.0
08-27	加速 / 減速 PID コマンドの時間	0.00 ~ 655.35 秒	0.00
08-31	比例ゲイン 2	0.00-100.00	1.00
08-32	積分時間 2	0.00 ~ 100.00 秒	1.00
08-33	時間差2	0.00 ~ 1.00 秒	0.00
08-61	PID物理のフィードバック 数量値	1.0~99.9	99.9
08-62	誤った PID フィードバック レベルの処理	0: 警告し、操作を続行 (処理なし) 1: フォルトとフリーラン停止 2: フォルトとランプ停止 3 :Pr.08-63 で設定した時間でランプ停止・再始動 (故障・警告表示なし) 4 :Pr.08-63 で設定した時間でランプ停止・再始動。 再起動の回数は、 Pr.08-64 の設定。	0
08-63	再起動までの遅延時間 誤った PID 偏差 レベル	1 ~ 9999 秒	60
08-64	回数 PIDエラー後の再起動	0~1000回	0



広報	説明	設定	デフォルト
08-65	PID 目標値ソース	0 :周波数指令 (Pr.00-20,Pr.00-30) 1 :Pr.08-66の設定 2 :RS-485通信入力 3 :外部アナログ入力 (Pr.03-00参照) 4 :CANopen通信カード 6 :コミュニケーションカード (CANopen カードは含まれません) 7: デジタル キーパッド ポテンシオメータ ノブ	0
08-66	PID目標値設定	-100.00-100.00%	50.00
08-67	マスターと補助 ランニングカットオフ周波数	0.0~100.0%	10.0
08-68	PID偏差限界	0.00~100.00%	0.00
08-69	積分分離レベ	0.00-100.00%	0.00
08-70	スマート起動レベル	0.00~100.00%	5.00
08-71	スマート起動周波数 コマンド	0.00~599.00Hz	0.00
08-72	スマートなスタートアップ 加速時間	0.00 ~ 600.00 秒	3.00
08--75	PID2 パラメータ スイッチ 調子	0 :切り替えなし (Pr.08-01~Pr.08-03参照) 1 :出力周波数による自動切替 2 :偏差による自動切替	0
08-76	PID2 パラメータ スイッチ 偏差1	0.00~Pr.08-77の設定 (単位 :%)	10.00
08-77	PID2 パラメータ スイッチ 偏差2	Pr.08-76-100.00%	40.00
08-78	逆走可 起動後の時間	0.0 ~ 6553.5 秒	0.0

## 09 通信パラメータ

広報	説明	設定	デフォルト
09-00	通信アドレス	1~254	1
09-01	COM1送信 速度	4.8~38.4Kbps	9.6
09-02	COM1 伝送障害 処理	0: 警告して操作を続行する 1: フォルトとランプ停止 2: フォルトとフリーラン停止 3: 警告なし、障害なし、操作を続行	3
09-03	COM1 タイムアウト検出	0.0 ~ 100.0 秒	0.0
09-04	COM1通信 プロトコル	1: 7, N, 2 (ASCII) 2: 7, E, 1 (ASCII) 3: 7, O, 1 (ASCII) 4: 7, E, 2 (ASCII) 5: 7, O, 2 (ASCII) 6: 8, N, 1 (ASCII) 7: 8, N, 2 (ASCII) 8: 8, E, 1 (ASCII) 9: 8, O, 1 (ASCII) 10: 8, E, 2 (ASCII) 11: 8, O, 2 (ASCII) 12: 8, N, 1 (RTU) 13: 8, N, 2 (RTU) 14: 8, E, 1 (RTU) 15: 8, O, 1 (RTU) 16: 8, E, 2 (RTU) 17: 8, O, 2 (RTU)	1
09-09	通信応答 遅延時間	0.0~200.0 ms	2.0
09-10	通信メイン 周波数	0.00~599.00Hz	60.00
09-11	ブロック転送 1	0 ~ 65535	0
09-12	ブロック転送 2	0 ~ 65535	0
09-13	ブロック転送 3	0 ~ 65535	0
09-14	ブロック転送 4	0 ~ 65535	0
09-15	ブロック転送 5	0 ~ 65535	0
09-16	ブロック転送 6	0 ~ 65535	0
09-17	ブロック転送 7	0 ~ 65535	0
09-18	ブロック転送 8	0 ~ 65535	0
09-19	ブロック転送 9	0 ~ 65535	0
09-20	ブロック転送 10	0 ~ 65535	0

広報	説明	設定	デフォルト
09-21	ブロック転送 11	0 ~ 65535	0
09-22	ブロック転送 12	0 ~ 65535	0
09-23	ブロック転送 13	0 ~ 65535	0
09-24	ブロック転送 14	0 ~ 65535	0
09-25	ブロック転送 15	0 ~ 65535	0
09-26	ブロック転送 16	0 ~ 65535	0
09-30	通信解読 方法	0: デコード方法 1 1: デコード方法 2	1
09-31	内部のコミュニケーション プロトコル	0: モドバス 485 -21: ポンプマスター -22: ポンプスレーブ 1 -23: ポンプスレーブ 2 -24: ポンプスレーブ 3	0

## 10 速度フィードバック制御パラメータ

広報	説明	設定	デフォルト
10-16	パルス入力方式設定	0: 無効 (デフォルト) 5: 単相入力 6: PWM信号入力	0
10-29	頻度の上限 偏差	0.00~200.00Hz	20.00
10-31	I/F モード、電流 指図	モーターの定格電流の 0 ~ 150%	40
10-32	PM FOC センサーレス 速度推定器 帯域幅	0.00~600.00Hz	5.00
10-34	PMセンサーレス速度 推定器のローパス フィルターのゲイ ン	0.00~655.35	1.00
10-42	初期角度検出 パルス値	0.0~3.0	1.0
10-49	ゼロ電圧 時間 起動	00.000 ~ 60.000 秒	00.000
10-51	インジェクション周波数	0~1200Hz	500
10-52	インジェクションマグニチュー ド射出量	115V/230Vモデル :100.0V 460Vモデル :200.0V 注 :電圧により設定範囲が異なります。	15.0 30.0
10-53	角度検出方法	0: 無効 1: ローターをゼロ度に引き寄せる力 2: 高周波注入 3: パルス注入	0

## 11 高度なパラメータ

広報	説明	設定ビット	デフォルト
11-00	システム制御	ト 3: デッドタイム補償クローズ ビット 7: 周波数を保存するか保存しないか	0
11-41	PWM モード選択	0: 二相変調モード 2: 空間ベクトル変調モード	2
11-42	システム制御フラグ	0000~FFFFh	0000

## 12 機能パラメータ

広報	説明	設定	デフォルト
12-00	セットポイント偏差レベル	0 ~ 100%	0
12-01	セットポイントの検出時間 偏差値	1 ~ 9999 秒	10
12-02	液漏れのオフセットレベル	0~50%	0
12-03	液漏れ変化 検出	0: 無効 0~100%	0
12-04	液体の時間設定 漏れの変化	0: 無効 0.1~10.0秒	0.5
12-05	マルチポンプ制御モード	0: 無効 1 :定時循環 (交互運転) 2 :定量制御 (定圧マルチポンプ)	0
12-07	マルチポンプの定時循環時間	1 ~ 65535 (分)	60
12-08	開始頻度 切り替えポンプ	0.00Hz~FMAX (Pr.01-00)	60.00
12-09	検出された時刻 ポンプが始動周波数に 達する	0.0 ~ 3600.0 秒	1.0
12-10	停止する頻度 切り替えポンプ	0.00Hz~FMAX (Pr.01-00)	48.00
12-11	検出された時刻 ポンプが 停止頻度	0.0 ~ 3600.0 秒	1.0
12-12	ポンプの周波数 アウト (切断)	0.00~FMAX (Pr.01-00)	0.00
12-13	ポンプのエラー処理	bit0: 代替ポンプに切り替えるかどうか 運転ポンプエラーが発生しました。 0: すべてのポンプ動作を停止します。 1: 代替ポンプに切り替えます。 bit1: スタンバイまたはエラーからのリセット後の停止。 0: リセット後スタンバイ。 1: リセット後に停止します。 bit2: エラー発生時にポンプを運転するかどうか。 0: 開始しない。 1: 代替ポンプを選択します。	1
12-14	ポンプ起動の選択 順序	0: ポンプの ID # による 1: 実行時間までに。	1

広報	説明	設定	デフォルト
12-15	代替時のマルチポンプ運転 時間 手術	0.0 ~ 360.0 秒	60.0
12-20	簡易位置決め停止 頻度 0	0.00~599.00Hz	0.00
12-21	簡易位置決め停止回数1	0.00~599.00Hz	5.00
12-22	簡易位置決め停止 頻度 2	0.00~599.00Hz	10.00
12-23	簡易位置決め停止回数 3	0.00~599.00Hz	20.00
12-24	簡易位置決め停止 周波数 4	0.00~599.00Hz	30.00
12-25	簡易位置決め停止回数 5	0.00~599.00Hz	40.00
12-26	簡易位置決め停止 頻度 6	0.00~599.00Hz	50.00
12-27	簡易位置決め停止回数 7	0.00~599.00Hz	60.00
12-28	単純な遅延時間 位置決め停止 0	0.00 ~ 600.00 秒	0.00
12-29	簡易位置決め停止遅れ時間 1	0.00 ~ 600.00 秒	0.00
12-30	単純な遅延時間 位置決め停止2	0.00 ~ 600.00 秒	0.00
12-31	簡易位置決め停止遅れ時間 3	0.00 ~ 600.00 秒	0.00
12-32	単純な遅延時間 位置決め停止 4	0.00 ~ 600.00 秒	0.00
12-33	簡易位置決め停止遅れ時 間 5	0.00 ~ 600.00 秒	0.00
12-34	単純な遅延時間 位置決め停止 6	0.00 ~ 600.00 秒	0.00
12-35	簡易位置決め停止遅れ時 間 7	0.00 ~ 600.00 秒	0.00
12-40	自動運転モード	0: 操作を無効にする 1: プログラムを 1 サイクル実行する 2: プログラムサイクルを連続して実行する 3: 1 つのプログラム サイクルをステップごとに実行する 4: 1 つのプログラム サイクルをステップごとに連続して実行する	0

広報	説明	設定	デフォルト
		5 :自動運転を無効にするが、方向設定は 多段速時 1～7が有効	
12-41	PLC プログラム実行中 方向モード	bit0～bit7 (0:正転運転、1:逆転運転) ビット 0: 自動運転のメイン速度の方向 ビット 1: Pr.04-00 の 1 速の方向 ビット 2: Pr.04-01 の 2 速の方向 ビット 3: Pr.04-02 の 2 速の方向 ビット 4: Pr.04-03 の 2 速の方向 ビット 5: Pr.04-04 の 2 速の方向 ビット 6: Pr.04-05 の 2 速の方向 ビット 7: Pr.04-06 の 2 速の方向	0
12-42	主な周波数時間 設定	0 ～ 65500 秒	0
12-43	1速時間設定	0 ～ 65500 秒	0
12-44	2速時間設定	0 ～ 65500 秒	0
12-45	3速時間設定	0 ～ 65500 秒	0
12-46	4速時間設定	0 ～ 65500 秒	0
12-47	5速時間設定	0 ～ 65500 秒	0
12-48	6速時間設定	0 ～ 65500 秒	0
12-49	7速時間設定	0 ～ 65500 秒	0
12-51	平均 PWM 信号	1～100回	1
12-52	PWM 信号周期	1 ～ 2000 ミリ秒	1



## 13 産業用アプリケーション パラメータ

広報	説明	設定	デフォルト
13-00	アプリケーションの選択	00: 無効 01: ユーザー定義パラメータ 03: ファン 04: ポンプ 05: コンベア 07: パッキング	00
13-01 - 13-50	アプリケーション パラメータ (ユーザー定義の)		

## 14 保護パラメータ (2)

広報	説明	設定	デフォルト
14-50	故障での出力周波数 2	0.00~599.00Hz	読む それだけ
14-51	故障での DC バス電圧 2	0.0~6553.5V	読む それだけ
14-52	故障での出力電流 2	0.00 ~ 655.35 アンペア	読む それだけ
14-53	故障での IGBT 温度 2	-3276.7~3276.7°C	読む それだけ
14-54	故障での出力周波数 3	0.00~599.00Hz	読む それだけ
14-55	故障での DC バス電圧 3	0.0~6553.5V	読む それだけ
14-56	故障での出力電流 3	0.00 ~ 655.35 アンペア	読む それだけ
14-57	故障での IGBT 温度 3	-3276.7~3276.7°C	読む それだけ
14-58	故障での出力周波数 4	0.00~599.00Hz	読む それだけ
14-59	故障での DC バス電圧 4	0.0~6553.5V	読む それだけ
14-60	故障での出力電流 4	0.00 ~ 655.35 アンペア	読む それだけ
14-61	故障での IGBT 温度 4	-3276.7~3276.7°C	読む それだけ
14-62	故障での出力周波数 5	0.00~599.00Hz	読む それだけ
14-63	故障での DC バス電圧 5	0.0~6553.5V	読む それだけ
14-64	での出力電流 5	0.00 ~ 655.35 アンペア	読む それだけ
14-65	故障での IGBT 温度 5	-3276.7~3276.7°C	読む それだけ
14-66	故障での出力周波数 6	0.00~599.00Hz	読む それだけ
14-67	故障での DC バス電圧 6	0.0~6553.5V	読む それだけ
14-68	故障での出力電流 6	0.00 ~ 655.35 アンペア	読む それだけ

第11章 パラメータ設定のまとめ ME300

広報	説明	設定	デフォルト
14-69	故障での IGBT 温度 6	-3276.7~3276.7°C	読む  それだけ
14-70	故障記録 7	故障記録参照 Pr.06-17~06-22	0
14-71	故障記録 8	故障記録参照 Pr.06-17~06-22	0
14-72	故障記録 9	故障記録参照 Pr.06-17~06-22	0
14-73	故障記録 10	故障記録参照 Pr.06-17~06-22	0