

# 取扱説明書

## VLT<sup>®</sup> Midi Drive FC 280





## 目次

<b>1 はじめに</b>	<b>3</b>
1.1 取扱説明書の目的	3
1.2 補助的リソース	3
1.3 ドキュメント / ソフトウェア・バージョン	3
1.4 製品概要	3
1.5 承認及び認証	4
1.6 廃棄	4
<b>2 安全性</b>	<b>5</b>
2.1 安全用記号	5
2.2 有資格技術者	5
2.3 安全予防措置	5
<b>3 機械的設置</b>	<b>7</b>
3.1 開梱	7
3.2 設置環境	7
3.3 取り付け	7
<b>4 電氣的設置</b>	<b>10</b>
4.1 安全指示	10
4.2 EMC 対策設置	10
4.3 接地	10
4.4 配線図	12
4.5 アクセス	14
4.6 モーター接続	14
4.7 AC 主電源接続	15
4.8 コントロール配線	15
4.9 設置チェックリスト	19
<b>5 設定</b>	<b>20</b>
5.1 安全指示	20
5.2 電源の供給	20
5.3 ローカル・コントロール・パネル動作	20
5.4 基本プログラミング	28
5.5 モーター回転をチェック中	30
5.6 エンコーダーの回転確認	30
5.7 ローカル・コントロール・テスト	31
5.8 システム・スタートアップ	31
5.9 STO 試運転	31
<b>6 Safe Torque Off (STO)</b>	<b>32</b>

6.1 ST0 の安全予防措置	33
6.2 Safe Torque Off の設置	33
6.3 ST0 試運転	34
6.4 ST0 のメンテナンスと点検	35
6.5 ST0 技術データ	37
<b>7 アプリケーション例</b>	<b>38</b>
<b>8 メンテナンス、診断およびトラブルシューティング</b>	<b>42</b>
8.1 メンテナンスとサービス	42
8.2 警告と警報の種類	42
8.3 警報と警告の表示	42
8.4 警告と警報のリスト	44
8.5 トラブルシューティング	46
<b>9 仕様</b>	<b>49</b>
9.1 電気データ	49
9.2 主電源 (3 相)	51
9.3 モーター出力とモーター・データ	51
9.4 周囲条件	51
9.5 ケーブル仕様	52
9.6 コントロール入力/出力とコントロールデータ	52
9.7 接続の締め付けトルク	55
9.8 ヒューズと遮断器	55
9.9 エンクロージャー・サイズ、電力規格、寸法	56
<b>10 付属資料</b>	<b>57</b>
10.1 記号、略語と標準	57
10.2 パラメーター・メニュー構造	57
<b>インデックス</b>	<b>63</b>

# 1 はじめに

## 1.1 取扱説明書の目的

この取扱説明書には、VLT® Midi Drive FC 280 周波数変換器の設置と設定を安全に行うための情報が記載されています。

取扱説明書は、有資格技術者による利用を前提としていません。

周波数変換器を安全かつ専門的に使用するため、取扱説明書を良く読み、その内容に従ってください。安全指示と一般警告については、特に注意して読むようにしてください。この取扱説明書は、周波数変換器の操作時にいつでも取り出して読めるよう大切に保管してください。

VLT® は登録商標です。

## 1.2 補助的リソース

高度な周波数変換器の機能やプログラミングを理解するために、様々なリソースがご利用になれます。

- VLT® Midi Drive FC 280 デザインガイド
- VLT® Midi Drive FC 280 プログラミング・ガイド

Danfoss は 補足的な情報と取扱説明書を提供しています。を参照 [vlt-drives.danfoss.com/Support/Technical-Documentation/](http://vlt-drives.danfoss.com/Support/Technical-Documentation/) をご参照ください。

## 1.3 ドキュメント / ソフトウェア・バージョン

この取扱説明書には、定期的な見直しと更新が行われます。改善のご提案を歓迎します。表 1.1 が、ドキュメント・バージョンと、対応するソフトウェア・バージョンを示しています。

エディション	注釈	ソフトウェア・バージョン
MG07A1	本取扱説明書の第 1 版	1.0

表 1.1 ドキュメント / ソフトウェア・バージョン

## 1.4 製品概要

### 1.4.1 使用目的

周波数変換器は、電動モーターの制御目的で

- システムフィードバック、又は外部コントローラーからのリモートコマンドに反応して、モーター速度の制御を行う電子モーターコントローラーです。パワードライブシステムは、周波数変換

器、モーター、及びモーター駆動の機器から構成されています。

- システム及びモーター状態監視。

周波数変換器は、モーター保護にも使用することができます。

設定によっては、周波数変換器を独立的な用途に用いることができる一方で、より大きな装置や設置物の一部として用いることも可能です。

周波数変換器は、地域の法規に従って、住居環境、工業環境、商業環境にて使用することができます。

### 注記

住居環境では、この製品は無線干渉を生じさせる可能性があります。追加的な緩和措置が必要になる場合があります。

### 予期される誤用

周波数変換器を、指定の動作条件・動作環境に準拠していない用途に使用しないでください。章 9 仕様指定されている条件を遵守してください。

### 1.4.2 周波数変換器のブロック図

図 1.1 は、周波数変換器の内部部品のブロック図です。これらの機能については、表 1.2 を参照してください。

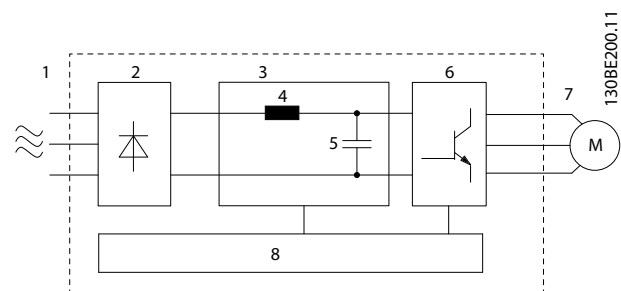


図 1.1 周波数変換器ブロック図

面積	コンポーネント	機能
1	主電源入力	• 周波数変換器の AC 主電源です。
2	整流器	• 整流器ブリッジがインバーターに電力供給するため交流を直流に変換します。
3	直流バス	• 中間直流バス回路は、直流電流を操作します。

面積	コンポーネント	機能
4	直流リアクター	<ul style="list-style-type: none"> <li>中間直流回路電流をフィルタリングします。</li> <li>ライン・トランジエント保護を提供します。</li> <li>2乗平均平方根(RMS)電流を減じます。</li> <li>ラインに反映する力率を上昇させます。</li> <li>交流入力の高調波を減じます。</li> </ul>
5	キャパシター・バンク	<ul style="list-style-type: none"> <li>直流電力を保持します。</li> <li>ショート電力損失に対するライド・スルー保護を提供します。</li> </ul>
6	インバーター	<ul style="list-style-type: none"> <li>制御された可変出力をモーターへ供給するために、直流を制御されたPWM交流波形へ変換します。</li> </ul>
7	モーターへの出力	<ul style="list-style-type: none"> <li>モーターに供給される制御された3相出力です。</li> </ul>
8	コントロール回路	<ul style="list-style-type: none"> <li>効率良い運転と制御のため、入力電源、内部処理、出力、及びモーター電流は監視されます。</li> <li>ユーザー・インターフェイスと外部指令は監視され、実行されます。</li> <li>状況の出力と制御が行えます。</li> </ul>

表 1.2 図 1.1 に対する説明

### 1.4.3 エンクロージャー・サイズと電力規格

周波数変換器のエンクロージャー サイズと電力規格については、章 9.9 エンクロージャー・サイズ、電力規格、寸法を参照してください。

### 1.4.4 Safe Torque Off (STO)

VLT® Midi Drive FC 280 周波数変換器は Safe Torque Off (STO) をサポートします。STO の設置、設定、メンテナンス、および技術データについては、章 9.9 エンクロージャー・サイズ、電力規格、寸法をご参照ください。

### 1.5 承認及び認証



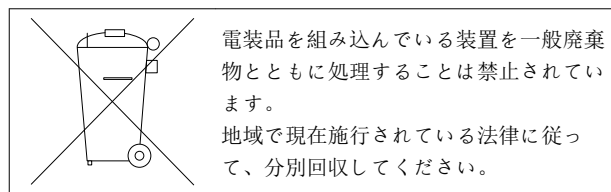
国内水路での危険物の国際輸送に関する欧州協定(ADN)の遵守に関しては、VLT® Midi Drive FC 280 デザインガイドの「ADNを遵守した設置」を参照してください、

#### STO の適用基準およびコンプライアンス

端子 37 および 38 上の STO を使用する場合、ユーザーは関連する法、規則、ガイドラインを含むすべての安全規則を遵守しなければいけません。内臓の STO 機能は以下の基準を満たします。

- IEC/EN 61508: 2010 SIL 2
- IEC/EN 61800-5-2: 2007 SIL2
- IEC/EN 62061: SIL2 の 2012 SILCL
- EN ISO 13849-1: 2008 カテゴリー 3 PL d

### 1.6 廃棄



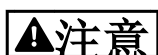
## 2 安全性

### 2.1 安全用記号

以下は、この取扱説明書で使用されている記号です。



**警告**  
死亡事故や深刻な傷害事故を招く可能性のある危険な状況を示します。



**注意**  
軽微あるいは中小程度の傷害を招く危険性のある状況を示します。これは安全ではないやり方に対する警告としても使用される場合があります。



**注記**  
重要情報を示します。設備や所有物などの損害を招く可能性のある状況が含まれます。

### 2.2 有資格技術者

周波数変換器を無故障かつ安全に動作させるためには、正確かつ信頼性の高い輸送、保管、設置、操作、メンテナンスが必要です。機器の設置や操作は、有資格技術者のみが行うことができます。

有資格技術者とは、訓練を受けたスタッフであって、関連する法律と規則に従って設備、システム、回路の設置、設定、メンテナンスを行うことを許された者のことをいいます。さらに、有資格技術者は、このガイドに記載されている指示と安全措置を熟知する必要があります。

### 2.3 安全予防措置



#### 高電圧

AC 主電源、直流電源、あるいは負荷分散に接続されている限り、周波数変換器は高電圧が印加されています。有資格技術者でない人が、設置、スタートアップ、メンテナンスを誤って行った場合、死亡事故や重大な傷害事故を招くことがあります。

- 設置、始動、メンテナンスは、有資格技術者のみが行ってください。



#### 予期しない始動

周波数変換器が AC 主電源、直流電源、あるいは負荷分散に接続されている場合、モーターは思いがけなくスタートすることがあります。プログラミング、サービス、あるいは修理中の予期しない始動は、死亡、深刻な傷害、あるいは物損事故を招く恐れがあります。モーターは外部スイッチ、フィールドバスコマンド、LCP からの入力速度指令信号によって、MCT 10 設定ソフトウェアを用いたリモート操作を介して、あるいは不具合状態のクリア後にスタートします。

予期しないモーターのスタートを防止するには：

- 周波数変換器を主電源から切り離してください。
- パラメーターのプログラミング前に、LCP 上の [Off/Reset] を押します。
- 周波数変換器を AC 主電源、直流電源、あるいは負荷分散に接続する前に、周波数変換器、モーター、運転機器は、配線及び組み立てが完了している必要があります。



#### 放電時間

周波数変換器の直流リンク・キャパシターは、周波数変換器の電源が入っていないときでも充電されています。警告 LED が点灯していない場合でも、高電圧が存在する可能性があります。修理やメンテナンスの前に、電源を切つてから一定時間待たないと、死亡事故または重大な傷害事故を招くことがあります。

- モーターを停止します。
- バッテリーバックアップ、UPS 及び他の周波数変換器に接続されている直流リンク接続も含めて、AC 電源、リモート直流リンク電源の接続をすべて外してください。
- PM モーターの接続を外すか、ロックしてください。
- キャパシターが完全に放電されるまでお待ちください。最小待ち時間は、表 2.1 に記載されています。
- サービスや修理を実施する前に、キャパシターが完全に放電していることを確認するために、適切な電圧測定機器を使用してください。

電圧 (V)	出力範囲 [kW (hp)]	最小待機時間 (分)
200 - 240	0.37 - 3.7 (0.5 - 5)	4
380 - 480	0.37 - 7.5 (0.5 - 10)	4
	11 - 22 (15 - 30)	15

表 2.1 放電時間

**警告****漏洩電流に関する危険事項**

漏洩電流は、3.5 mA (ミリアンペア) を超えます。周波数変換器の接地を正しく行わない場合、死亡事故又は深刻な傷害事故を招くことがあります。

- 機器の接地は、有資格の電気工事が正しく行う必要があります。

**警告****機器の危険性**

回転するシャフトや電気機器に接触すると、死亡や重大な傷害を招くことがあります。

- 訓練を受けた有資格技術者のみが、設置、始動、メンテナンスを行うようにしてください。
- 電気作業は、国内及び地域の電気工事規則に準拠する必要があります。
- 本取扱説明書の手順に従ってください。

**注意****内部故障により危険**

周波数変換器の内部故障は、周波数変換器を正しく閉じないと、深刻な傷害事故を招くことがあります。

- 電力を供給する前に、すべての安全カバーが適切に配置され、しっかりと固定されていることを確認します。



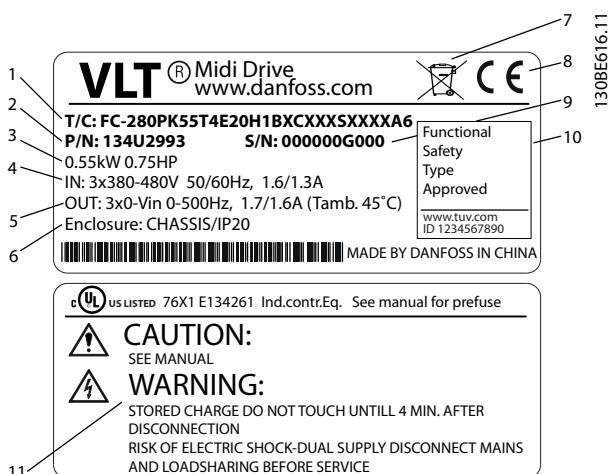
## 3 機械的設置

### 3.1 開梱

#### 3.1.1 納入物

納入物は、機器構成によって異なります。

- 納入物と銘板上の情報が、注文確認書に対応していることを確認してください。
- 梱包と周波数変換器を目視検査して、輸送中の不適切な取扱によって損傷が発生していないか確認します。損害については、運送業者に請求を行なってください。説明のために、損傷のあった部品を保管してください。



1	タイプ・コード
2	注文番号
3	電力規格
4	入力電圧、周波数、電流(低/高電圧時)
5	出力電圧、周波数、電流(低/高電圧時)
6	エンクロージャのタイプ と IP 保護等級
7	廃棄
8	CE マーク
9	シリアル番号
10	機能的安全性
11	定格周囲温度
12	放電時間(警告)

図 3.1 製品銘板(例)

### 注記

周波数変換器からネームプレートを取り外さないでください(保証対象外になります)。

### 3.1.2 保存

保存上の要件が満たされているか確認してください。詳細については章 9.4 周囲条件を参照してください。

### 3.2 設置環境

#### 注記

空気(中)の水分、粒子、腐食性ガスが存在する環境では、機器の IP/定格が設置環境に適合していることを確認してください。周囲環境の条件を遵守していないと、周波数変換器の寿命が短くなることがあります。空気中の湿度、温度、高度の条件を遵守してください。

#### 振動とショック

周波数変換器は、ユニットが生産施設内の壁や床に取り付けられ、パネルがボルトで壁や床に留められている場合の要件に準拠しています。

周囲環境仕様の詳細については、章 9.4 周囲条件を参照してください。

### 3.3 取り付け

#### 注記

誤った取り付けは、過熱や性能の低下を招く場合があります。

#### 冷却

- 上部と下部に 100 mm の冷却用空きスペースを確保してください。

#### 持ち上げ方法

- 安全に持ち上げ方法を決定するために、ユニットの重量を確認してください。章 9.9 エンクロージャー・サイズ、電力規格、寸法を参照してください。
- 作業に最適なリフティング機器を確保します。
- 必要ならば、ユニットを移動するために最適な定格を持つ、ホイスト、クレーン、フォークリフトなどを用意してください。
- 持ち上げる場合、ユニットのホイスト・リング(装備されている場合)を使用します。

#### 取り付け

FC 280 の実装穴に適合させるには、地域の Danfoss 代理店にお問い合わせの上、背版をご発注ください。

周波数変換器と取り付けるには:

1. 取り付け位置の強度がユニットの重量を支えられることを確認してください。周波数変換器は並べて設置可能です。
2. ユニットの、モーターのできる限り近くに置いてください。モーター ケーブルはできる限り短くします。
3. ユニットの垂直に冷却気流を確保するために、堅固で平らな表面、あるいはオプションの背版に取り付けます。
4. 壁に取り付ける場合、ユニットのスロット付き実装穴(装備されている場合)を使用します。

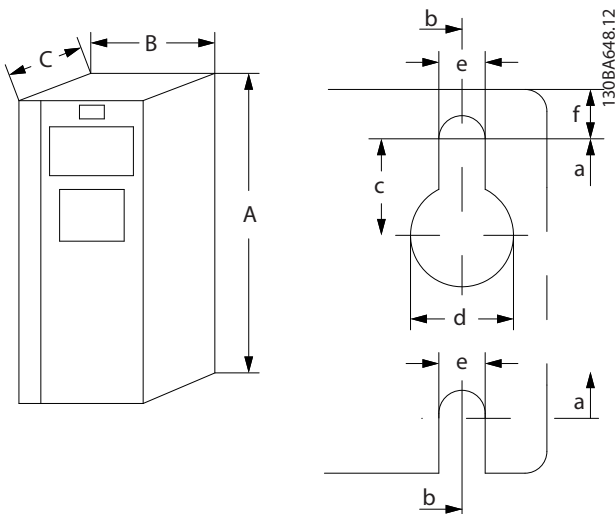


図 3.2 上部及び下部の実装穴 ( 章 9.9 エンクロージャーサイズ、電力規格、寸法を参照 )

### 3.3.1 並列配置

#### 並列配置

FC 280 ユニットのすべて、垂直または水平位置に並列設置できます。ユニットに側面に追加の換気システムは不要です。

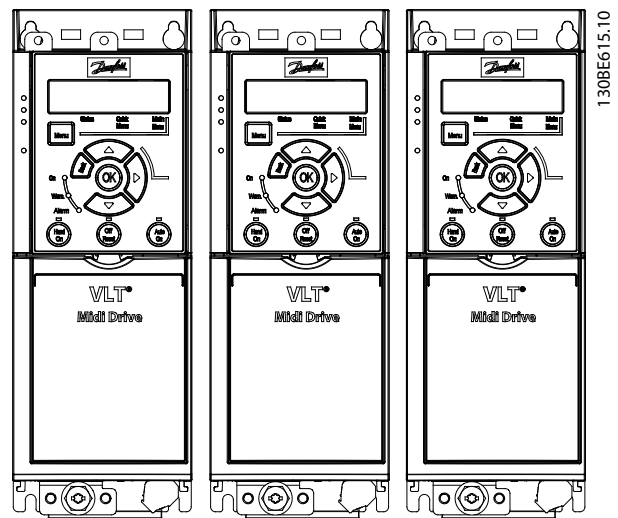


図 3.3 並列配置

#### ▲注意

##### 過熱の危険性

IP21 ソリューションを使用する場合、ユニットの並列設置は過熱とユニットの損傷を引き起こす恐れがあります。

- IP21 ソリューションを使用する場合、ユニットの並列設置は避けてください。

### 3.3.2 バス減結合キット

バス減結合キットにより、次のコントロールカセット改良型で機械的固定とケーブルの電氣的シールドを確保できます。

- プロフィバス付きコントロールカセット。
- プロフィネット付きコントロールカセット。
- CANopen 付きコントロールカセット。
- イーサネット付きコントロールカセット。

各々のバス減結合キットには、水平減結合プレート1枚と垂直減結合プレート1枚が含まれています。垂直減結合プレートの取り付けはオプションです。垂直減結合プレートにより、プロフィネットやイーサネットコネクタおよびケーブルの機械的サポートが向上します。

### 3.3.3 取り付け

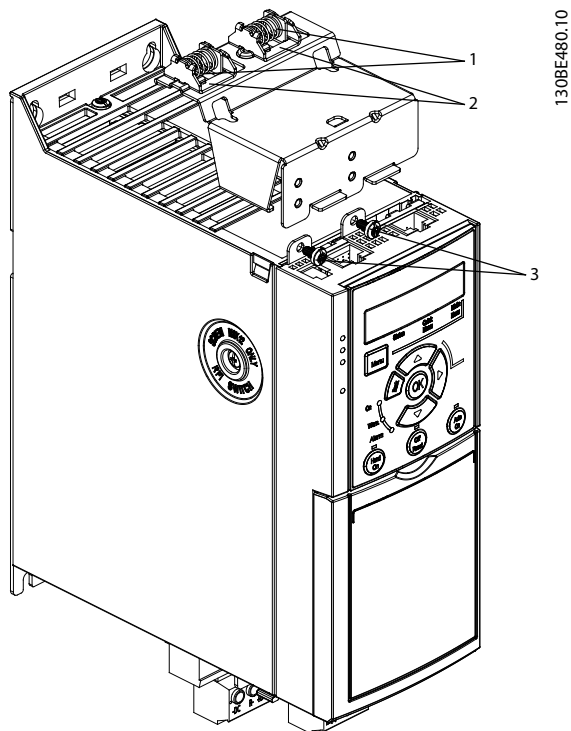
バス減結合キットを取り付けるには:

1. 周波数変換器に設置されているコントロールカセットに水平減結合プレートを置いて、図 3.4 に示すとおり、2本のネジでプレートを締め付けます。締め付けトルク 0.7-1.0 Nm。
2. オプション: 以下のように垂直減結合プレートを取り付けます:

- 2a 2本のメカニカルスプリングと2個のクランプを水平プレートから取り外します。
- 2b メカニカルスプリングとメタルクランプを垂直プレートに取り付けます。
- 2c 図 3.5に示すとおり、2本のネジでプレートを締め付けます。締め付けトルク 0.7-1.0 Nm。

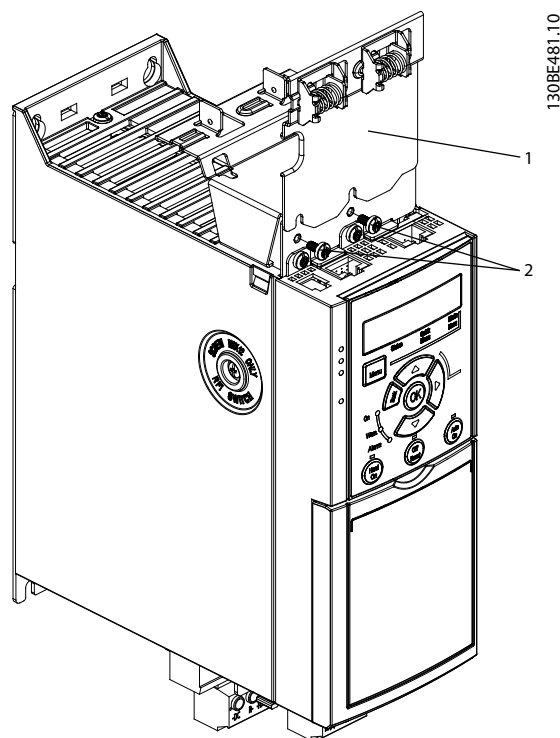
**注記**

IP21 トップカバーを使用する場合、プレートの高さがIP21 トップカバーの正しい設置に影響を及ぼすため、垂直減結合プレートを取り付けないでください。



1	メカニカルスプリング
2	メタルクランプ
3	ネジ

図 3.4 ネジで水平減結合プレートを締め付ける



1	垂直減結合プレート
2	ネジ

図 3.5 ネジで垂直減結合プレートを締め付ける

図 3.4と図 3.5の両方はプロフィネットソケットを示します。実際のソケットは、周波数変換器に設置されているコントロールカセットの種類に基づきます。

- 3. プロフィバス / プロフィネット / CANopen / イーサネット・ケーブル・グラウンドをコントロールカセットのソケットに押し込みます。
- 4.
  - 4a ケーブルのシールド部とクランプ間の機械的固定と電氣的接触を確立するために、スプリング付きメタルクランプ間にプロフィバス / CANopen ケーブルを設置します。
  - 4b ケーブルとクランプ間の機械的固定を確立するために、スプリング付きメタルクランプ間にプロフィネット / イーサネットケーブルを設置します。

## 4 電氣的設置

### 4.1 安全指示

安全指示の全般については、章 2 安全性 を参照してください。



#### 誘導電圧

共に動作する異なる周波数変換器の出力モーター ケーブルからの誘導電圧は、共に機器のキャパシターを充電します。これは機器がオフの場合、ロックアウトの場合でも同様です。出力ケーブルを別にせず動作させた場合、又はシールド・ケーブルを使用しなかった場合、死亡事故又は深刻な傷害事故を招くことがあります。

- 出力モーター・ケーブルを別々に配線します。
- シールド・ケーブルを使用します。
- 周波数変換器をすべて同時にロックアウトします。



#### ショックの危険

この周波数変換器は保護導体に直流電流を引き起こすことがあります、死亡事故又は深刻な傷害事故を招くことがあります。

- 残留電流で動作する保護デバイス (RCD) が電気ショック保護のために使用されているときは、供給側でタイプ B の RCD のみが許容されます。

推奨事項に従わない場合、RCD が意図された保護を行わない可能性があります。

#### 過電流保護

- 複数のモーターを用いる用途には、周波数変換器とモーター間の短絡保護やモーター熱保護など、別途保護機器が必要です。
- 短絡と過電流保護を行うため、入力ヒューズが必要です。工場で装備されない場合、設置作業者がヒューズの取り付けを行う必要があります。最大ヒューズ定格は章 9.8 ヒューズと遮断器を参照してください。

#### ケーブルの種類と定格

- すべてのケーブルが、ケーブル断面積と周囲温度の国内及び地域の規制に準拠していなければなりません。
- 推奨される電力接続ケーブル： 最小 75 °C 定格の銅線。

推奨ワイヤサイズおよびタイプについては、章 9.5 ケーブル仕様を参照してください。

### 4.2 EMC 対策設置

EMC 対策設置を行う際には、章 4.3 接地, 章 4.4 配線図, 章 4.6 モーター接続, 及び章 4.8 コントロール配線の指示を参照してください。

### 4.3 接地



#### 漏洩電流に関する危険事項

漏洩電流は、3.5 mA (ミリアンペア) を超えます。周波数変換器の接地を正しく行わない場合、死亡事故又は深刻な傷害事故を招くことがあります。

- 機器の接地は、有資格の電気工事が正しく行う必要があります。

#### 電氣的安全のために

- 適用される基準と指令に従って、周波数変換器を接地してください。
- 入力電力、モーター電力及びコントロール配線用に専用アース線が必要です。
- 複数の周波数変換器をディジーチェーン接続して、接地しないでください (図 4.1 を参照)。
- 接地ワイヤ接続をできるだけ短くします。
- モーターのメーカーの配線条件に従ってください。
- 最小ケーブル断面積は、10 mm<sup>2</sup> (7 AWG) (又は別々に終端処理した 2 本の定格接地線)。

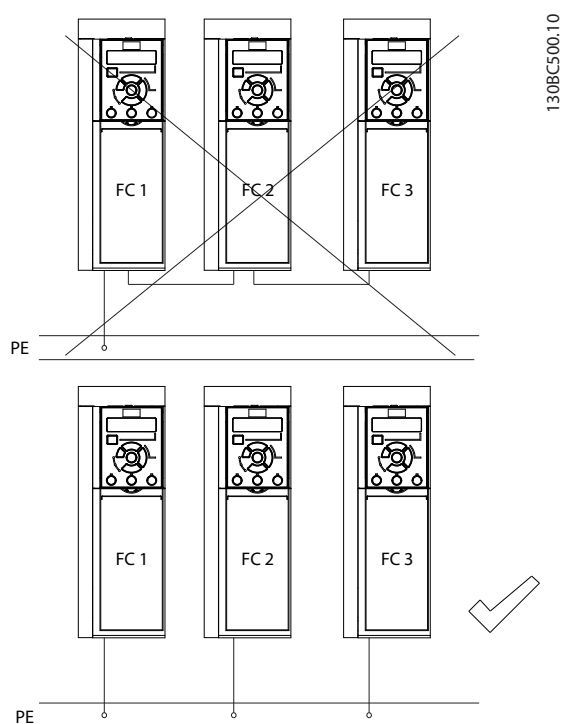


図 4.1 接地の原則

#### EMC 対策接地のために

- 金属ケーブル・グラウンド、又は機器に付属するクランプを使用して、ケーブル・シールドと周波数変換器のエンクロージャとの間で電気的接触を確立します(章 4.6 モーター接続を参照)。
- 電気的ノイズを低減するために、高品質撚り線を使用します。
- ビッグテールを使用しないでください。

#### 注意

#### 等電位化

周波数変換器とコントロールシステムとの間の接地電位が異なる場合には、電気的ノイズのリスクが生じます。システム・コンポーネント間に平衡ケーブルを設置します。推奨されるケーブル断面積：  $16 \text{ mm}^2$  (5 AWG)。

4.4 配線図

本セクションには、周波数変換器の配線に関する説明が記載されています。

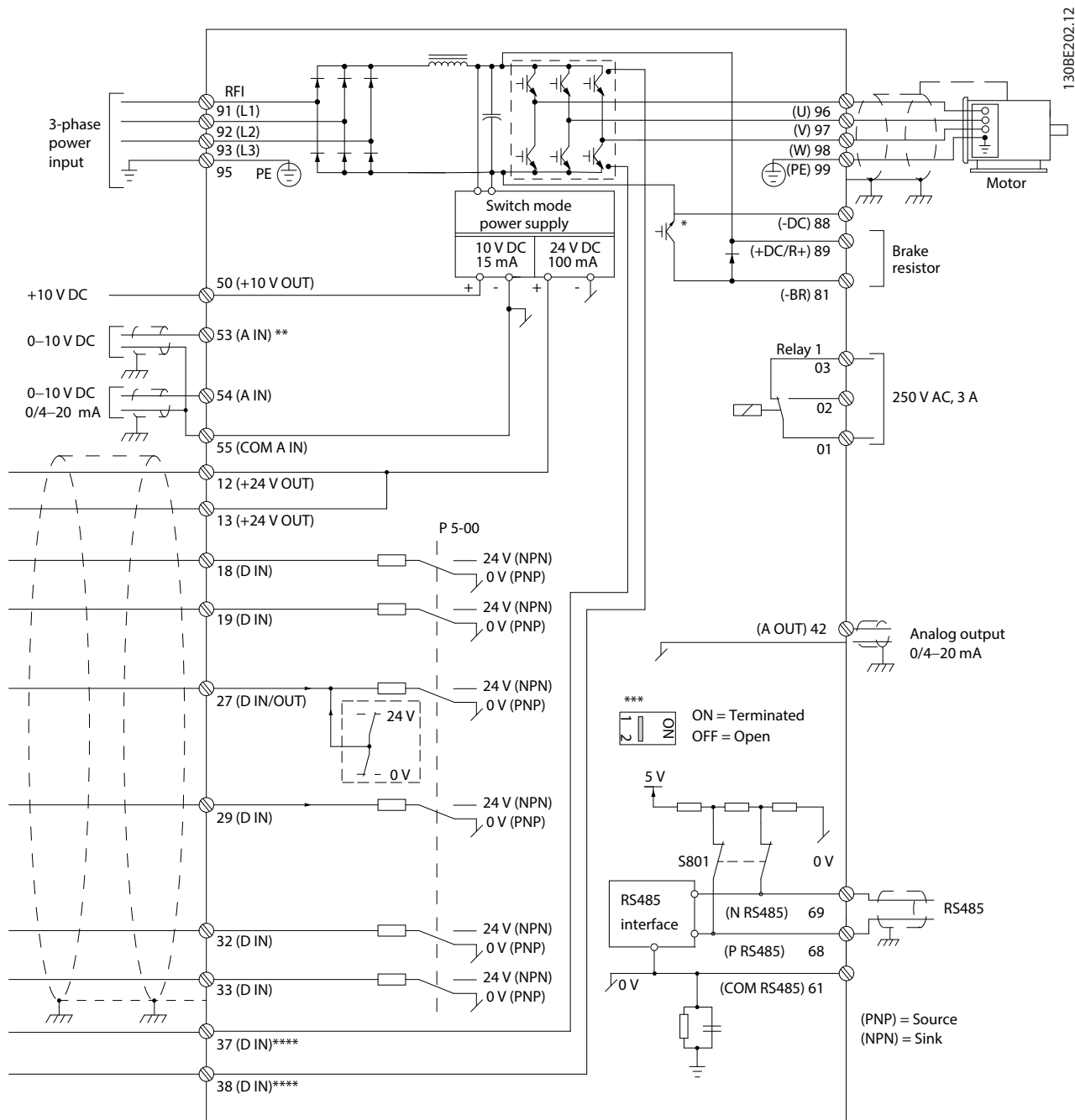


図 4.2 基本的配線図

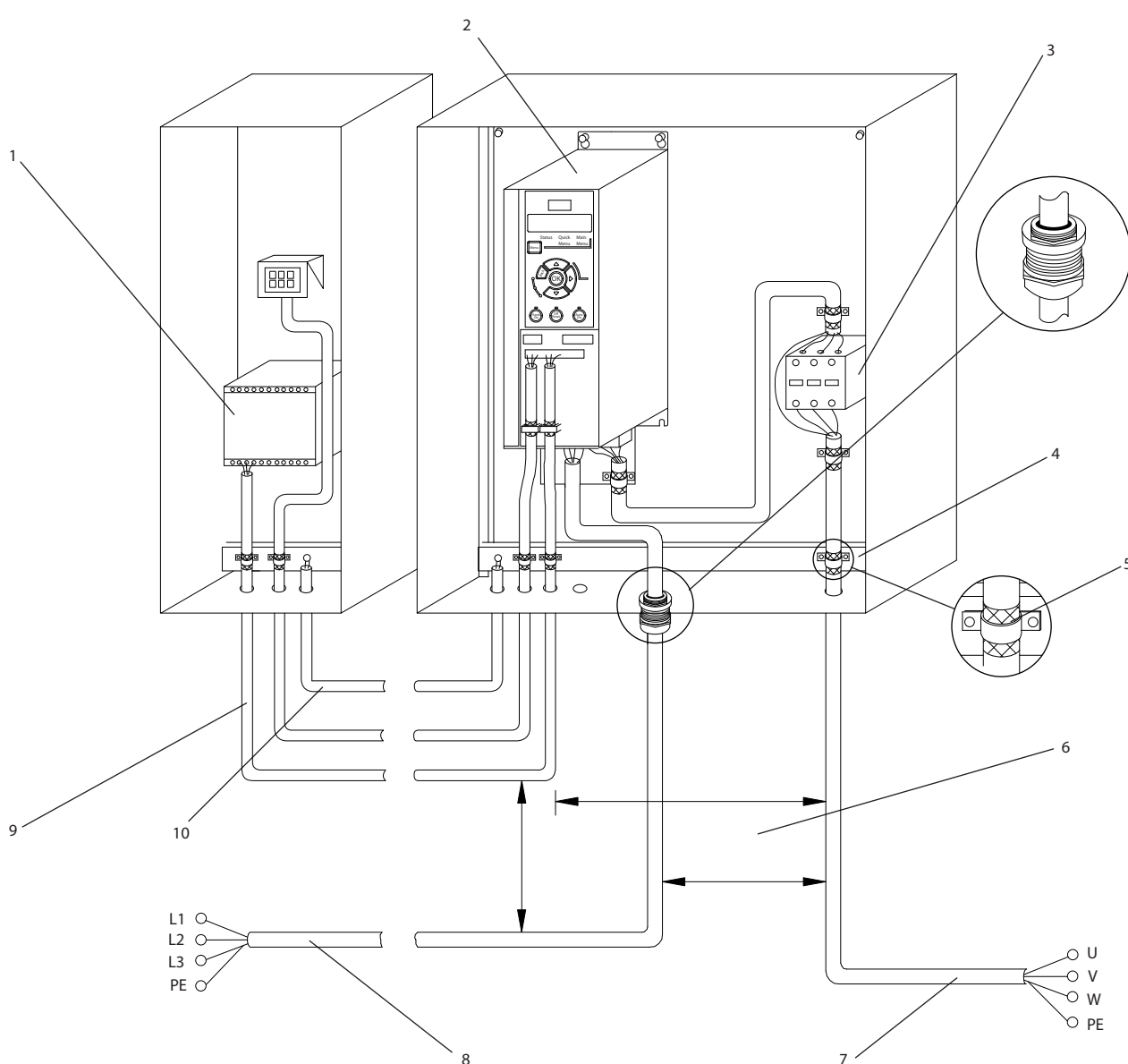
A = アナログ、D = デジタル

\* 内蔵ブレーキ・チョッパーは3相ユニットにのみ用意されています。

\*\* 端子53はデジタル入力としても使用できます。

\*\*\* スイッチ S801 (バス端子) は、RS-485 ポート (端子 68 及び 69) の終端に使用できます。

\*\*\*\* 正しい STO 配線については、章 6 Safe Torque Off (STO) をご参照ください。



130BD391.11

4

1	PLC	6	コントロール・ケーブル、モーター、主電源の間隔は最低 200 mm(7.9 inch)。
2	周波数変換器	7	モーター、3-相 及び PE
3	出力接触器(通常は推奨しません)	8	主電源、单相、3 相および強化 PE
4	接地レール(PE)	9	コントロール配線
5	ケーブル・シールド (はく離)	10	等電位化最小 16 mm <sup>2</sup> (6 AWG)

図 4.3 典型的な電気的接続

#### 4.5 アクセス

- ドライバーでカバー・プレートを取り外します。  
図 4.4 を参照してください。

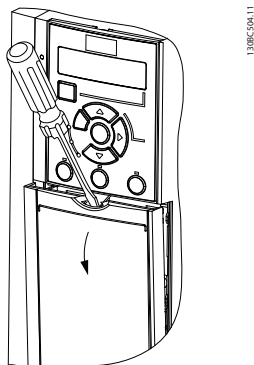


図 4.4 コントロール配線アクセス

#### 4.6 モーター接続



##### 誘導電圧

出力モーター・ケーブルからの誘導電圧は、共に機器のキャパシターを充電します。これは機器がオフの場合、ロックアウトの場合でも同様です。出力ケーブルを別にせず動作させた場合、又はシールド・ケーブルを使用しなかった場合、死亡事故又は深刻な傷害事故を招くことがあります。

- 出力モーター・ケーブルを別々に配線します。
- シールド・ケーブルを使用します。
- ケーブル・サイズについては、国内及び地域の電気法規を遵守してください。最大ケーブル・サイズについては、章 9.1 電気データを参照してください。
- モーターのメーカーの配線条件に従ってください。
- モーター配線ロックアウト又はアクセスパネルは、IP21 (NEMA1/12) ユニットを基本に提供されます。
- 周波数変換器とモーターの間に始動器あるいは極数可変機器 (例えば、ダランダーモーターやスリップリング誘導モーター) を接続しないでください。

##### 手順

- 外部ケーブル絶縁の一部分をはく離します。
- ケーブル・クランプの下にはく離したケーブルを置き、ケーブル・シールドと接地面との間を機械的に固定して電気的接触を確保します。

- 章 4.3 接地に記載されている接地に関する指示に従って、最も近接した接地端子に接地ケーブルを接続します。図 4.5 を参照してください。
- 3 相モーター配線を端子 96 (U)、97 (V)、98 (W) に接続します。図 4.5 を参照してください。
- 章 9.7 接続の締め付けトルクに記載されている内容に従って、端子を締めます。

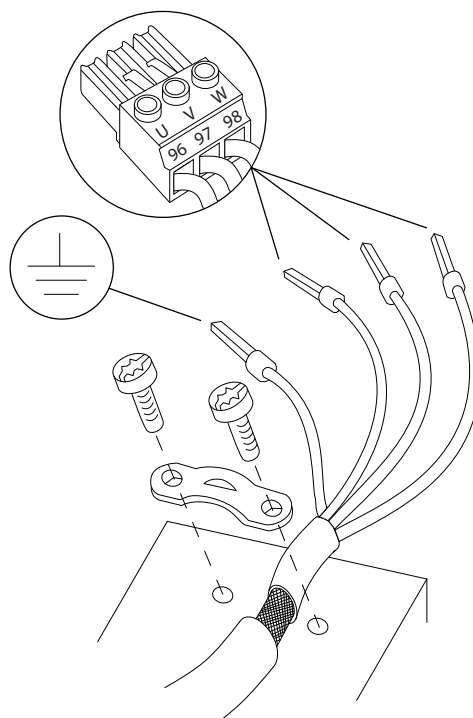
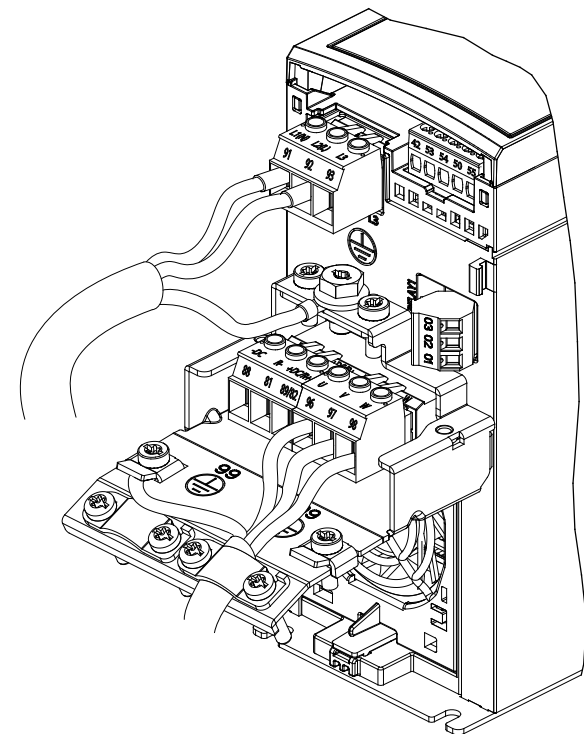


図 4.5 モーター接続

主電源、モーター、ならびに単相および 3 相周波数変換器の接地接続は、図 4.6 と図 4.7 に示されています。実際の構成は、ユニットの種類やオプション機器によって異なります。





130BE232.11

図 4.6 主電源、モーター、および接地接続 (単相ユニット用)

#### 4.7 AC 主電源接続

- 周波数変換器の入力電流を基にワイヤのサイズを決めます。最大ワイヤサイズは章 9.1 電気データを参照してください。
- ケーブル・サイズについては、国内及び地域の電気法規を遵守してください。

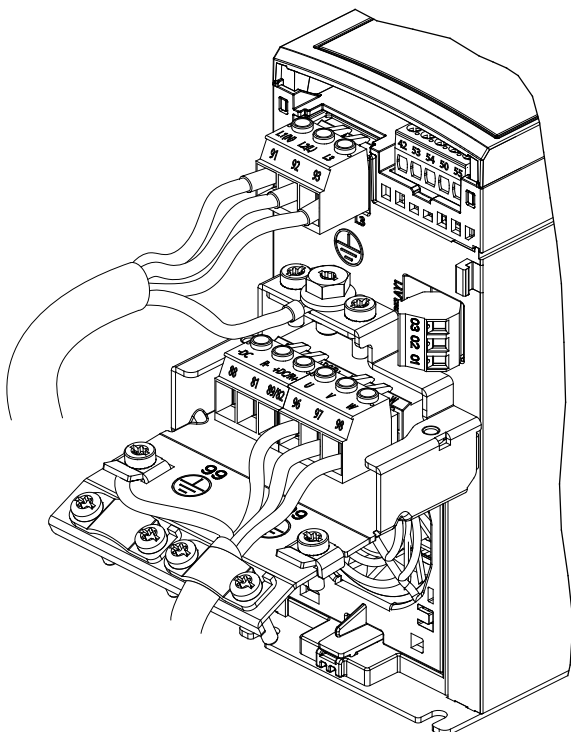
#### 手順

1. AC 入力電力ケーブルを単相ユニットの端子 N および L に (図 4.6 を参照)、あるいは 3 相ユニットの端子 L1、L2 および L3 に接続します (図 4.7 を参照)。
2. 機器構成に応じて、入力電力を主電源入力端子あるいは入力切断に接続してください。
3. 章 4.3 接地に記載されている接地に関する指示に従ってケーブルを接地します。
4. 絶縁された主電源 (IT 主電源やフローティング・デルタ)、又は接地脚を有する TT/TN-S 主電源 (接地デルタ) から供給するときは、RFI フィルターネジを外して、中間回路に対する損傷を回避するとともに、接地容量電流を減少させます (IEC 61800-3 対応)。

#### 4.8 コントロール配線

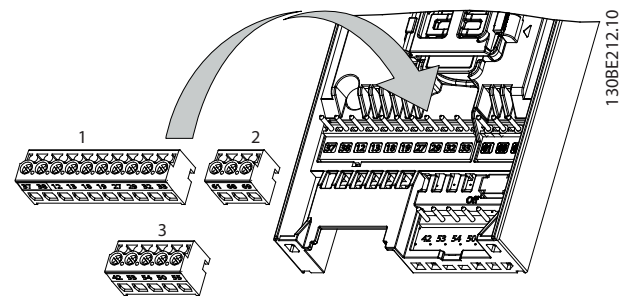
##### 4.8.1 コントロール端子の種類

図 4.8 は取り外し可能な周波数変換器コネクタを示しています。端子機能およびデフォルト設定は表 4.1 と表 4.2 に要約されています。



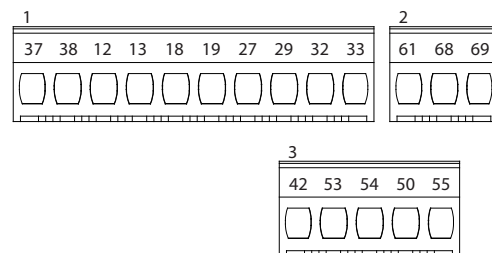
130BE231.11

図 4.7 主電源、モーター、および接地接続 (3 相ユニット用)



130BE212.10

図 4.8 コントロール端子位置



130BE214.10

図 4.9 端子番号

詳細は、章 9.6 コントロール入力/出力とコントロールデータ を参照してください

端子	パラメーター	デフォルト設定	詳細
<b>デジタル I/O、パルス I/O、エンコーダー</b>			
12, 13	-	+24 V 直流	24V 直流供給電圧。すべての24V 負荷について、最大出力電流は 100mA です。
18	パラメーター - 5-10 Terminal 18 Digital Input	[8] スタート	デジタル入力
19	パラメーター - 5-11 Terminal 19 Digital Input	[10] 逆転	
27	パラメーター - 5-12 Terminal 27 Digital Input パラメーター - 5-30 Terminal 27 Digital Output	DI [2] 逆 フリーラン DO [0] 動作なし	デジタル入力、デジタル出力、又はパルス出力として選択します。デフォルト設定はデジタル入力です。
29	パラメーター - 5-13 Terminal 29 Digital Input	[14] ジョグ	デジタル入力。
32	パラメーター - 5-14 Terminal 32 Digital Input	[0] 動作なし	デジタル入力、24 V エンコーダー。端子 33 はパルス入力として使用できます。
33	パラメーター - 5-15 Terminal 33 Digital Input	[16] プリ速 通信ビット 0	
37, 38	-	STO	機能的安全入力。
<b>アナログ入力/出力</b>			
42	パラメーター - 6-91 Terminal 42 Analog Output	[0] 動作なし	プログラマブル・アナログ出力。アナログ信号は、最大 500 Ω にて 0~20mA あるいは 4~20mA です。デジタル出力としても設定できます。
50	-	+10 V 直流	10 VDC アナログ供給電圧。ポテンシオメーターやサーミスターに通常使用される最大 15mA。

端子	パラメーター	デフォルト設定	詳細
53	6-1* パラメーター - グループ	-	アナログ入力電圧モードのみサポートされます。デジタル入力としても使用できます。
54	6-2* パラメーター - グループ	-	アナログ入力電圧または電流モードを選択可能。
55	-	-	アナログ入力用共通。

表 4.1 端子説明 - デジタル入力/出力、アナログ入力/出力

端子	パラメーター	デフォルト設定	詳細
<b>シリアル通信</b>			
61	-	-	ケーブル・シールド用の統合 RC フィルター。EMC に問題がある場合のシールド接続専用。
68 (+)	8-3* パラメーター - グループ	-	RS485 インターフェイス。コントロール・カード・スイッチが終端抵抗に提供されています。
69 (-)	8-3* パラメーター - グループ	-	
<b>リレー</b>			
01, 02, 03	5-40	[9] Alarm(警報)	Form C リレー出力 これらのリレーは、周波数変換器の構成とサイズに応じて場所が変わります。交流、直流電圧どちらでも利用でき、抵抗あるいは誘導負荷をかけることができます。

表 4.2 端子説明 - シリアル通信

#### 4.8.2 コントロール端子への配線

コントロール端子コネクタは、設置を容易にするために、周波数変換器から取り外すことができます。図 4.8 をご参照ください。

STO 配線の詳細については、章 6 *Safe Torque Off (STO)* をご参照ください。

#### 注記

コントロール・ケーブルを可能な限り短くし、高電力ケーブルから離すことにより、干渉を最小限にします。

1. 端子のネジを緩めます。
2. スリーブ付きコントロール・ケーブルをスロットに挿入します。
3. 端子のネジを締め付けます。
4. 接点がしっかりと固定され、緩んでいないことを確認します。コントロール配線が緩むと、機器故障の原因となったり、操作の最適化の妨げとなったりします。

コントロール・ケーブルのケーブル・サイズについては章 9.5 *ケーブル仕様* を、典型的なコントロール配線の接続については章 7 *アプリケーション例* を参照してください。

#### 4.8.3 モーター動作を有効化(端子 27)

工場出荷時のプログラミング値を使用する際、周波数変換器の端子 12(又は 13)と端子 27 の間にジャンパー線を必要とします。

- デジタル入力端子 27 は、24VDC 外部インターロック・コマンドを受信できるよう設計されています。
- インターロック・デバイスが使用されていない場合、コントロール端子 12(推奨)又は 13 と端子 27 にジャンパー線を接続します。ジャンパーにより、端子 27 に内部 24V 信号が供給されます。
- GLCP の場合のみ：LCP の下部にある状態行に、*自動遠隔フリーラン*が表示されている場合、ユニットが動作可能状態になっていますが、端子 27 には入力信号がありません。

#### 注記

##### スタート不可能

端子 27 が再プログラムされた場合を除き、周波数変換器は、端子 27 上の信号なしでは動作できません。

#### 4.8.4 機械的ブレーキ・コントロール

巻き上げ/下げアプリケーションでは、電子機械的ブレーキを制御する必要があります。

- リレー出力、又はデジタル出力(端子 27)を使用してブレーキをコントロールしてください。
- 負荷が大き過ぎるなどの理由で、周波数変換器がモーターを停止状態に維持できない間、出力を閉じておいてください(電圧なし)。
- 電磁ブレーキを使用するアプリケーションに対して、パラメーター・グループ 5-4\* リレーの [32] *機械的ブレーキ・コントロール* を選択してください。
- モーター電流がパラメーター 2-20 *ブレーキ電流の解放*にあらかじめ設定された値を超えるとブレーキが解除されます。
- 周波数変換器がストップ・コマンドを実行している場合にのみ、出力周波数がパラメーター 2-22 *ブレーキ作動速度 [Hz]* に設定された周波数よりも低くなるとブレーキがかかります。

周波数変換器が警報モードか過電圧の状態にある場合には、機械的ブレーキが直ちに作動します。

周波数変換器は安全デバイスではありません。システム設計者は、クレーン/リフトに関する国の規則に従って、安全デバイスを組み込む責任を負います。

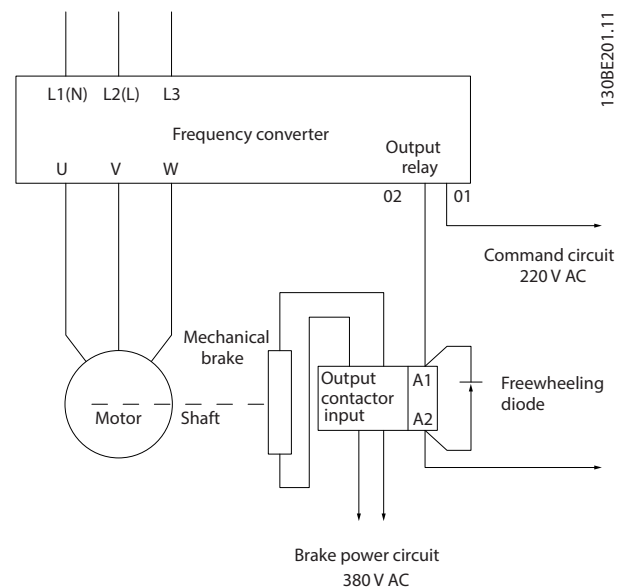


図 4.10 機械的ブレーキを周波数変換器へ接続

## 4.8.5 RS485 シリアル通信

RS485 シリアル通信の配線を端子(+)68 と (-)69 に接続します。

- シールドされたシリアル通信ケーブルを推奨します。
- 正しい接地については 章 4.3 接地を参照してください。

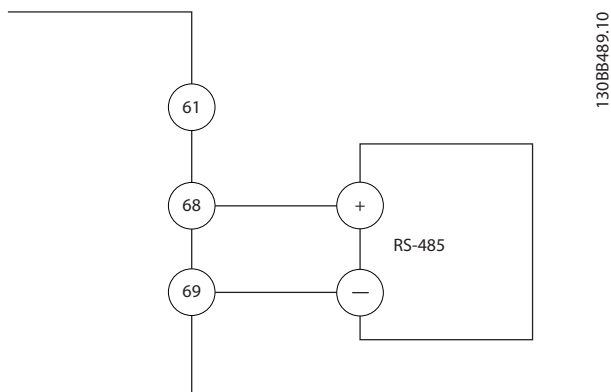


図 4.11 シリアル通信 配線図

基本的なシリアル通信については、以下を選択します。

1. パラメーター 8-30 Protocol のプロトコル形式。
  2. パラメーター 8-31 Address の周波数変換器アドレス。
  3. パラメーター 8-32 Baud Rate のボーレート。
- 周波数変換器は、二つの通信プロトコルをサポートしています。モーターのメーカーの配線条件に従ってください。
    - Danfoss FC
    - Modbus RTU
  - 諸機能は、プロトコルソフトウェアと RS485 接続、あるいは、パラメーター・グループ 8-\*\* 通信とオプションを使用してプログラムできます。
  - 特定の通信プロトコルを選択することにより、様々なデフォルト・パラメーターを変更して、付加的なプロトコル別のパラメーターを設定すると共に、そのプロトコルの仕様に合わせてことができます。

## 4.9 設置チェックリスト

ユニットの設置を完了する前に、表 4.3 に記載されているとおり、設置全体を検査します。完了したときには、これらの項目をチェックしてください。

検査項目	詳細	☑
補助機器	<ul style="list-style-type: none"> <li>周波数変換器の入力電力やモーターの出力側に接続されている可能性のある、補助機器、スイッチ、切断装置、入力ヒューズ/遮断器などを探します。フルスピード動作の用意ができていることを確認してください。</li> <li>使用されているセンサーの機能と設置状態をチェックし、周波数変換器へフィードバックします。</li> <li>モーターの力率改善コンデンサーをはずします。</li> <li>主電源側の力率改善コンデンサーを調整して、それらを減衰させます。</li> </ul>	
ケーブルルーティング (配線)	<ul style="list-style-type: none"> <li>高周波干渉から隔離するために、モーター配線及びコントロール配線が分離、シールドされていること、あるいは3つの金属導管に各々が通っていることを確認します。</li> </ul>	
コントロール配線	<ul style="list-style-type: none"> <li>破損や損傷のあるワイヤや不適切な接続をチェックします。</li> <li>コントロール配線が電力とモーター配線から絶縁され、ノイズの干渉を受けていないか確認します。</li> <li>必要に応じて、信号の電圧源をチェックします。</li> </ul> <p>シールド・ケーブルやツイストペア・ケーブルの使用を推奨します。シールドが正しく終端されていることを確認します。</p>	
冷却用空きスペース	<ul style="list-style-type: none"> <li>上部と下部の空きスペースを十分に確保し、適切な冷却空気の流れを維持します。章 3.3 取り付けを参照してください。</li> </ul>	
周囲条件	<ul style="list-style-type: none"> <li>周囲条件を満たしているか確認してください。</li> </ul>	
ヒューズと遮断器	<ul style="list-style-type: none"> <li>適切なヒューズと遮断器であることをチェックします。</li> <li>全ヒューズはしっかりと挿入されて動作状態にあり、全遮断器がオープン位置にあることをチェックします。</li> </ul>	
接地	<ul style="list-style-type: none"> <li>接地の接続が、しっかりと固定されて、酸化されていないことをチェックします。</li> <li>導管を接地したり、金属面にバックパネルを取り付けたりしないでください。</li> </ul>	
入力及び出力電力配線	<ul style="list-style-type: none"> <li>接続が緩んでないかチェックします。</li> <li>モーターならびに主電源ケーブルが別々の導管にあるか、あるいは分離したシールド・ケーブルであることを確認します。</li> </ul>	
パネル内部	<ul style="list-style-type: none"> <li>ユニット内部に、汚れ、金属片、湿気、及び腐食がないか検査します。</li> <li>ユニットが、未塗装の金属表面に取り付けられていることを確認してください。</li> </ul>	
スイッチ類	<ul style="list-style-type: none"> <li>スイッチや切断設定が全て、正常な位置にあることを確保します。</li> </ul>	
振動	<ul style="list-style-type: none"> <li>ユニットがしっかりと取り付けられていることを確認し、必要に応じて緩衝台を使用します。</li> <li>異常な量の振動がないか検査してください。</li> </ul>	

表 4.3 設置チェックリスト

### ▲注意

内部故障が発生したときの潜在的危険

周波数変換器が適切に閉じられていないと、人身事故の危険が生じます。

- 電力を供給する前に、すべての安全カバーが適切に配置され、しっかりと固定されていることを確認します。

## 5 設定

### 5.1 安全指示

安全指示の全般については、章 2 安全性を参照してください。



#### 高電圧

AC 主電源に接続されている限り、周波数変換器は高電圧が印加されています。有資格技術者による設置、スタートアップ、メンテナンスを怠った場合、死亡事故や重大な傷害事故を招くことがあります。

- 設置、スタートアップ、メンテナンスは、有資格技術者のみが実施するようにしてください。

#### 電力供給前に:

1. カバーを適切に閉じてください。
2. すべてのケーブル・グラウンドが固く締められているか確認します。
3. ユニットへの入力電力はオフにして、ロックアウトしてください。周波数変換器で入力電力を遮断するためのスイッチがオフにされていても安心しないでください。
4. 入力端子 L1 (91)、L2 (92)、及び L3 (93)にて、相間、あるいは相と接地間に電圧が印加されていないことを検証します。
5. 出力端子 96 (U)、97 (V)、及び 98 (W)にて、相間、あるいは相と接地間に電圧が印加されていないことを検証します。
6. U-V (96-97)、V-W (97-98)、W-U (98-96)の  $\Omega$  値を測定して、モーターの継続性を確認します。
7. モーターと同様、周波数変換器の接地が正しく行われているかチェックします。
8. 周波数変換器の端子の接続が緩んでないか検査します。
9. 供給電圧が周波数変換器とモーターの電圧に一致するかを確認します。

### 5.2 電源の供給

以下の手順で周波数変換器に電力を供給します:

1. コントロール・カードへフィードバックするタコメータを装備しています 入力電圧、balanced 実際のモーター電流が 3%。そうでない場合、入力電圧の不均衡を補正してから作業を進めてください。電圧補正以降の手順を繰り返します。
2. オプション機器の配線が設置アプリケーションに合っていることを確認します。

3. 動作機器全てが、OFF 位置であることを確保します。パネルのドアを閉め、カバーをしっかりと取り付けるようにしてください。
4. ユニットの電源を投入します。この時、周波数変換器をスタートしないでください。ユニットのスイッチがオフになっている場合、ON 位置にして周波数変換器に電力を供給します。

### 5.3 ローカル・コントロール・パネル動作

周波数変換器は、数値ローカル・コントロール・パネル (LCP)、グラフィック・ローカル・コントロール・パネル (GLCP) およびブラインドカバーをサポートします。この章には、LCP 及び GLCP の操作について記載されています。

#### 注記

周波数変換器は、RS485 通信ポートを介して、PC 上の MCT 10 設定ソフトウェア からプログラミングすることも可能です。このソフトウェアは、コードナンバー 130B1000 を用いて注文したり、Danfoss ウェブサイトからダウンロードすることができます: [www.danfoss.com/BusinessAreas/DrivesSolutions/softwaredownload](http://www.danfoss.com/BusinessAreas/DrivesSolutions/softwaredownload)

#### 5.3.1 ローカル・コントロール・パネル (LCP)

数値ローカル・コントロール・パネル (LCP) は機能上 4 つのセクションに分かれます。

- A. 数値表示
- B. メニュー・キー
- C. ナビゲーション・キー及び表示ランプ (LED)。
- D. 操作キーと表示ランプ (LED)。

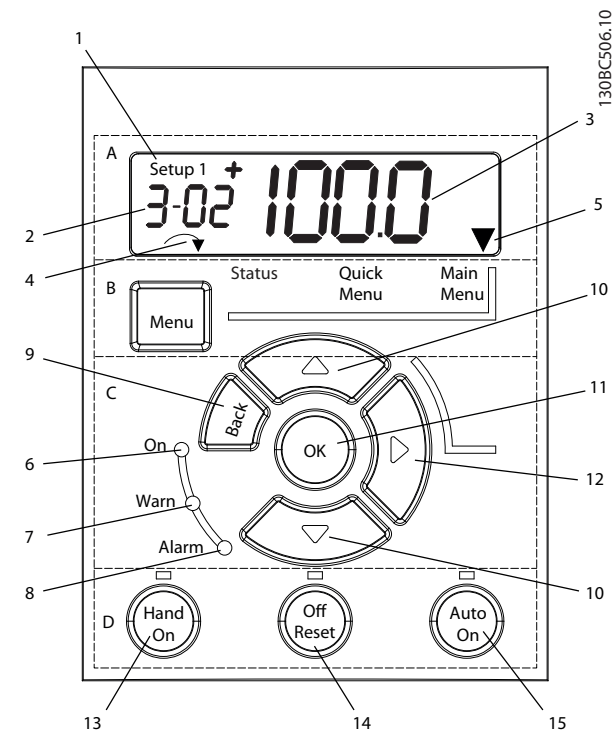


図 5.1 LCP の外観

A. 数値表示

LCD ディスプレイはバック・ライト付きで、英数字の行が 1 行あります。全データは LCP に表示されます。

1	設定番号はアクティブな設定と編集設定を示します。アクティブ設定と編集設定に同じ設定を使用する場合、設定番号のみが表示されます(工場出荷時設定)。アクティブ設定と編集設定が異なる場合、両方の番号がディスプレイに表示されます(例えば、設定 12)。番号の点滅は編集設定を示します。
2	パラメーター番号
3	パラメーター値
4	モーター方向はディスプレイの左下に表示されます。小さい矢印が時計回り又は反時計回りの方向を示します。
5	三角は、LCP がステータス、クイック・メニュー、またはメイン・メニュー状態にあるかどうかを示します。

表 5.1 図 5.1 に対する説明、セクション A



図 5.2 ディスプレイ情報

B. メニュー・キー

[Menu] を押して、ステータス、クイック・メニュー、メイン・メニューの中から選択します。

C. ナビゲーション・キー及び表示ランプ (LED)

キー	機能
9 [Back]	ナビゲーション構成の 1 つ前のステップまたはレイヤに戻ります。
1 矢印キー [▲] 0 [▼]	パラメーター・グループ間やパラメーター間の切り替えおよびパラメーター内の移動あるいはパラメーター値の増加/減少に使用します。矢印キーはローカル指令の設定にも使用できます。
1 [OK]	押して、パラメーター・グループへアクセスしたり、選択をアクティブにしたりできます。
1 [▶] 2	パラメーター値内で左右に移動し、数値を個々に変更するのに使用できます。

表 5.2 図 5.1 に対する説明、ナビゲーション・キー

	表示	ランプ	機能
6	オン	緑色	ON ランプは、周波数変換器が主電源電圧、直流バス端子、又は外部 24 V 電源から電力が供給されるとアクティブになります。
7	WARN(警告)	黄色	警告の条件が満足されると、黄色の警告ランプが点灯し、表示エリアにテキストが表示されて問題を識別します。
8	Alarm(警報)	赤色	故障の状態により、赤色の警告ランプが点滅し、警告テキストが表示されます。

表 5.3 図 5.1 に対する説明、表示ランプ (LED)

D. 操作キーと表示ランプ (LED)

キー	機能
13 Hand On(手動オン)	ローカル・コントロールで周波数変換器をスタートします。 • コントロール入力やシリアル通信による外部停止信号は、ローカルの手動オンを重ね書きします。
14 オフ/リセット	モーターを停止し、周波数変換器への電力は除去しないでください。あるいは不具合がリセットされた後に、周波数変換器を手動でリセットしてください。
15 Auto On(自動オン)	システムをリモート操作モードにします。 • コントロール端子やシリアル通信による外部スタート・コマンドに対応します。

表 5.4 図 5.1 に対する説明、セクション D

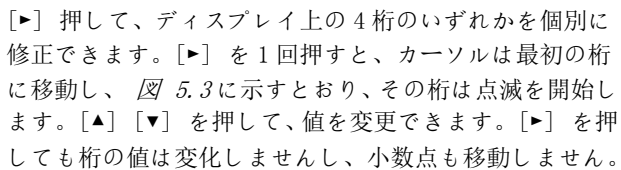
## 警告

### 電氣的危険事項

[Off/Reset] (オフ/リセット)キーを押した後も、周波数変換器の端子には電圧が印加されています。[Off/Reset]キーの操作で、周波数変換器が主電源から切断されるわけではありません。帯電部に触れると、死亡又は重大な傷害を招くことがあります。

- 帯電部には絶対に触れないでください。

### 5.3.2 LCP の右キー機能

[▶] 押して、ディスプレイ上の 4 桁のいずれかを個別に修正できます。[▶] を 1 回押すと、カーソルは最初の桁に移動し、

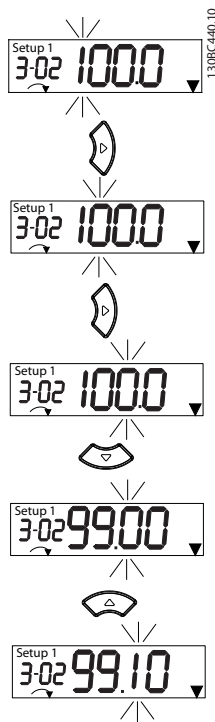


図 5.3 右キー機能

[▶] はパラメーター・グループ間の移動にも使用できます。メイン・メニューにいたるとき、[▶] を押して、次のパラメーター・グループの最初のパラメーターに移動できます（例えば、パラメーター 0-03 Regional Settings [0] インターナショナルからパラメーター 1-00 Configuration Mode [0] 開ループに移動）。

## 注記

スタートアップの間、LCP には初期化中のメッセージが表示されます。このメッセージが表示されなくなったら、周波数変換器は動作準備が完了しています。オプションの追加又は除去はスタートアップの時間を延ばすことがあります。

### 5.3.3 LCP のクイック・メニュー

クイック・メニューでは頻繁に使用しているパラメーターを簡単に表示できます。

1. クイック・メニューに切り替えるには、ディスプレイの小さな矢印がクイック・メニューの上にくるまで [MENU] キーを押します。
2. [▲] [▼] を押して、QM1 または QM2 を選択し、次に [OK] を押します。
3. [▲] [▼] を押して、クイック・メニューのパラメーターを参照します。
4. [OK] を押してパラメーターを選択します。
5. [▲] [▼] を押して、パラメーター設定の値を変更します。
6. 変更を受け入れるには、[OK] を押します。
7. 終了するには、[Back] を 2 回押して (QM2 と QM3 にいる場合は 3 回) ステータスに移行するか、[Menu] を 1 回押してメイン・メニューに移行します。



130BC445.12

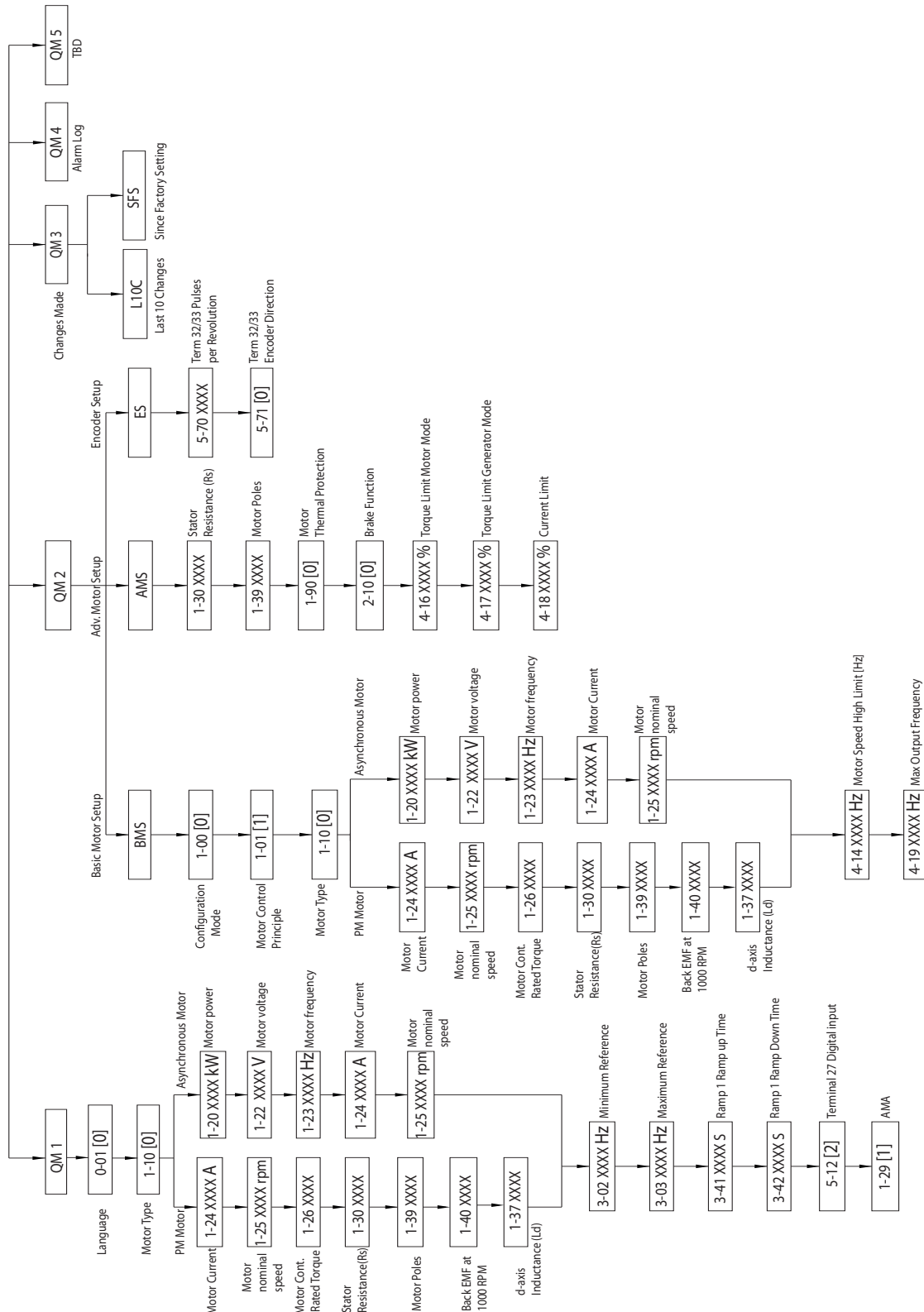


図 5.4 クイック・メニュー構造

## 5.3.4 LCP のメイン・メニュー

メイン・メニューでは、全てのパラメーターにアクセスできます。

1. メイン・メニューに切り替えるには、ディスプレイの小さな矢印がメイン・メニューの上にくるまで [MENU] キーを押します。
2. [▲] [▼]: パラメーター・グループを参照します。
3. [OK] を押してパラメーター・グループを選択します。
4. [▲] [▼]: 特定のグループのパラメーターを参照します。
5. [OK] を押してパラメーターを選択します。
6. [▶] および [▲] [▼]: パラメーター値を設定 / 変更します。
7. [OK] を押して値を受け入れます。
8. 終了するには、[Back] を 2 回押して(アレイ・パラメーターの場合は 3 回)メイン・メニューに移行するか、[Menu] を 1 回押してステータスに移行します。

連続パラメーター、列挙型パラメーター、およびアレイ・パラメーターの値を個別に変更する原則については、[図 5.5](#)、[図 5.6](#)および[図 5.7](#)をご参照ください。イラストを用いた動作説明については、[表 5.5](#)、[表 5.6](#)および[表 5.7](#)をご参照ください。

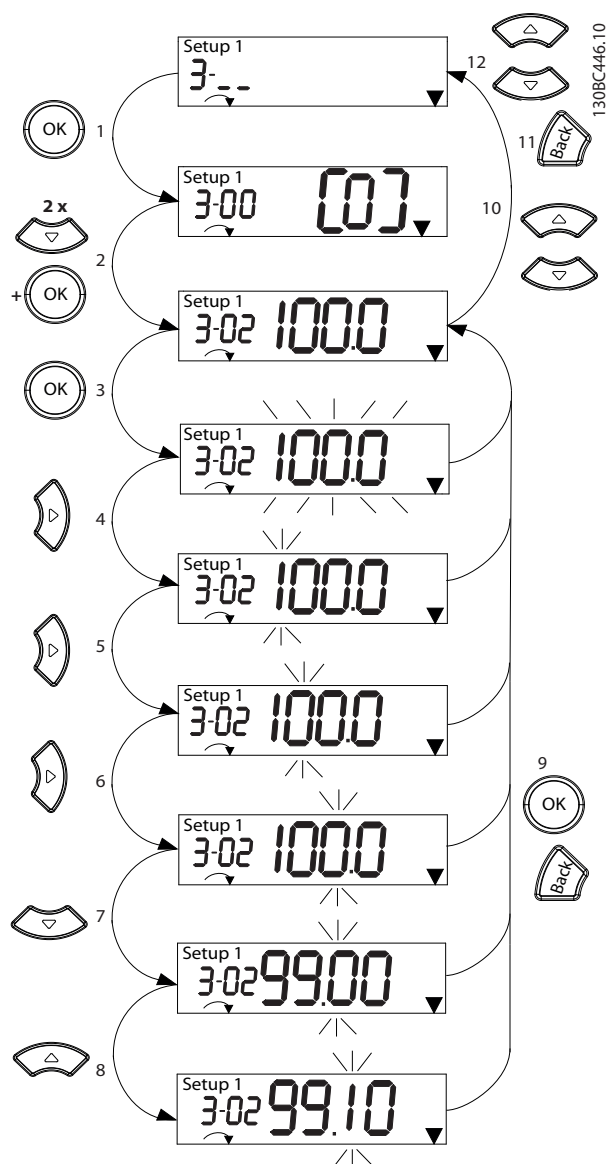


図 5.5 メイン・メニューインタラクション - 連続パラメーター

1	[OK]: グループの最初のパラメーターが表示されます。
2	[▼]を繰り返し押して、パラメーターに移動します。
3	[OK] を押して、編集を開始します。
4	[▶]: 最初の桁が点滅 (編集可能)。
5	[▶]: 2 番目の桁が点滅 (編集可能)。
6	[▶]: 3 番目の桁が点滅 (編集可能)。
7	[▼]: パラメーター値を減少させて、小数点は自動的に変化します。
8	[▲]: パラメーター値を増加させます。
9	[Back]: 変更を取り消して、2 に戻ります。 [OK]: 変更を受け付けて、2 に戻ります。
10	[▲][▼]: グループ内のパラメーターを選択します。
11	[Back]: 値を除去して、パラメーター・グループを表示します。
12	[▲][▼]: グループを選択します。

表 5.5 連続パラメーターでの値の変更

列挙型パラメーターの場合、インタラクションには類似性がありますが、LCP 上で桁制限 (4 桁) があるため、パラメーター値はカッコ内に表示されます。また、enum 値は 99 より大きくできます。enum 値は 99 より大きくなると、LCP はカッコの最初の部分のみ表示できます。

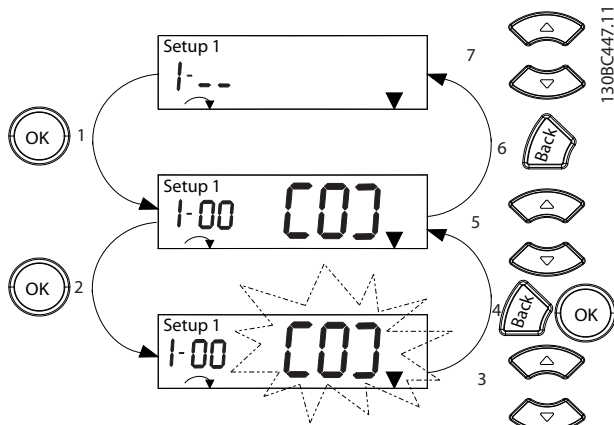


図 5.6 メイン・メニューインタラクション - 列挙型パラメーター

1	[OK]: グループの最初のパラメーターが表示されます。
2	[OK] を押して、編集を開始します。
3	[▲][▼]: パラメーター値 (点滅) を変更します。
4	[Back] を押して変更を取り消すか、[OK] を押して変更を受け付けます (画面 2 に戻る)。
5	[▲][▼]: グループ内のパラメーターを選択します。
6	[Back]: 値を除去して、パラメーター・グループを表示します。
7	[▲][▼]: グループ を選択します。

表 5.6 列挙型パラメーターでの値の変更

アレイ・パラメーター機能は以下のとおり:

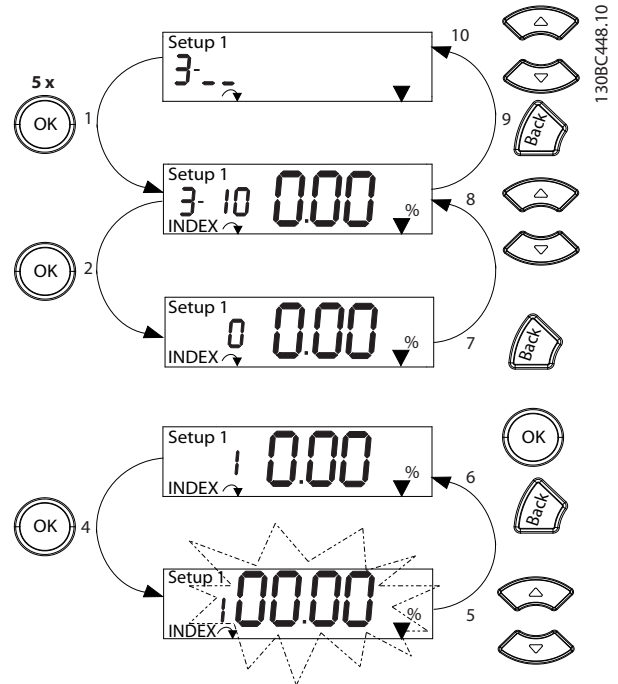


図 5.7 メイン・メニューインタラクション - アレイ・パラメーター

1	[OK]: 最初のインデックスのパラメーター番号と値を表示します。
2	[OK]: インデックスを選択できます。
3	[▲][▼]: インデックスを選択します。
4	[OK]: 値を編集できます。
5	[▲][▼]: パラメーター値 (点滅) を変更します。
6	[Back]: 変更を取り消します。 [OK]: 変更を受け付けます。
7	[Back]: 編集インデックスを取り消します。新しいパラメーターを選択できます。
8	[▲][▼]: グループ内のパラメーターを選択します。
9	[Back]: 値を除去して、パラメーター・グループを表示します。
10	[▲][▼]: グループを選択します。

表 5.7 アレイ・パラメーターでの値の変更

### 5.3.5 GLCP レイアウト

GLCP は、機能上、4 つのグループに分かれています (図 5.8 を参照)。

- A. ディスプレイ・エリア
- B. ディスプレイメニュー・キー
- C. ナビゲーション・キー及び表示ランプ (LED)
- D. 操作キー及びリセット

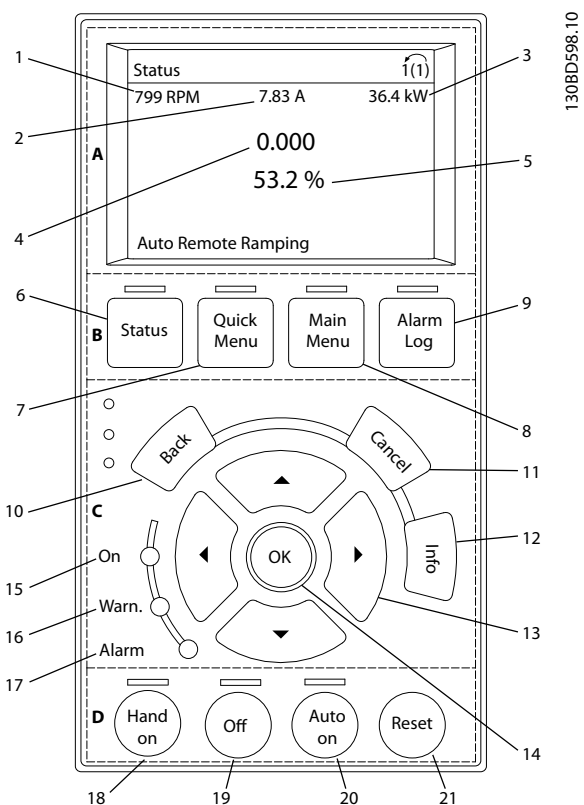


図 5.8 グラフィック・ローカル・コントロール・パネル (GLCP)

**A. ディスプレイ・エリア**

ディスプレイ・エリアは、周波数変換器に主電源電圧、直流バス端子、あるいは外部の 24V 直流電源電圧が供給されると有効になります。

LCP に表示される情報は、ユーザーの用途に応じてカスタマイズ可能です。オプションは、クイック・メニュー Q3-13 ディスプレイ設定で選択します。

表示	パラメーター番号	デフォルト設定
1	0-20	[1602] 基準 [%]
2	0-21	[1614] モーター電流
3	0-22	[1610] 電力 [KW]
4	0-23	[1613] 周波数
5	0-24	[1502] kWh カウンター

表 5.8 図 5.8 に対する説明、ディスプレイ・エリア

**B. ディスプレイメニュー・キー**

メニュー・キーは、メニュー・アクセス・パラメーターの設定、通常操作時の状況ディスプレイ・モードの変更、あるいは不具合ログ・データの表示などに使用します。

	キー	機能
6	状態	操作に関する情報を表示します。
7	Quick Menu (クイック・メニュー)	初期設定指示と多くの詳細なアプリケーション指示について、プログラムするためのパラメーターにアクセスできます。
8	Main Menu (メイン・メニュー)	すべてのプログラミング・パラメーターにアクセスできます。
9	Alarm Log (警報ログ)	現在の警告のリスト、最後の 10 個の警報、及びメンテナンス・ログを表示します。

表 5.9 図 5.8 に対する説明、ディスプレイメニュー・キー

**C. ナビゲーション・キー及び表示ランプ (LED)**

ナビゲーション・キーは、機能のプログラミングやディスプレイ・カーソルの移動に使用します。ナビゲーション・キーは、ローカル (手動) 操作での速度コントロールにも使用できます。3 つの周波数変換器状態表示ランプも、このエリアにあります。

	キー	機能
10	Back (戻る)	メニュー構成の 1 つ前のステップ又はリストに戻ります。
11	Cancel (キャンセル)	表示モードが変更されない限り、最後に実行した変更やコマンドが取り消されます。
12	Info (情報)	押すと、表示されている機能の意味を表示します。
13	ナビゲーション・キー	4 つのナビゲーション・キーを使用して、メニュー内の項目間を移動します。
14	OK (確定)	押して、パラメーター・グループへアクセスしたり、選択をアクティブにしたりできます。

表 5.10 図 5.8 に対する説明、ナビゲーション・キー

	表示	ランプ	機能
15	オン	緑色	ON ランプは、周波数変換器が主電源電圧、直流バス端子、又は外部 24 V 電源から電力が供給されるとアクティブになります。
16	WARN (警告)	黄色	警告の条件が満足されると、黄色の警告ランプが点灯し、表示エリアにテキストが表示されて問題を識別します。
17	Alarm (警報)	赤色	故障の状態により、赤色の警告ランプが点滅し、警告テキストが表示されます。

表 5.11 図 5.8 に対する説明、表示ランプ (LED)

#### D. 操作キー及びリセット

操作キーは、LCP の下部にあります。

	キー	機能
18	Hand On(手動オン)	ローカル・コントロールで周波数変換器をスタートします。 <ul style="list-style-type: none"> <li>コントロール入力やシリアル通信による外部停止信号は、ローカルの手動オンを重ね書きします。</li> </ul>
19	Off(オフ)	モーターを停止しますが、周波数変換器への電力は供給します。
20	Auto On(自動オン)	システムをリモート操作モードにします。 <ul style="list-style-type: none"> <li>コントロール端子やシリアル通信による外部スタート・コマンドに対応します。</li> </ul>
21	Reset(リセット)	不具合がリセットされた後に、周波数変換器を手動でリセットします。

表 5.12 図 5.8 に対する説明、操作キー 及びリセット

#### 注記

ディスプレイのコントラストを調整するには、[Status] および [▲]/[▼] キーを押します。

#### 5.3.6 パラメーター設定

アプリケーションに対する正しいプログラミングを実現するには、いくつかの関連パラメーターの機能設定が必要となります。パラメーターの詳細は、章 10.2 パラメーター・メニュー構造に記載しています。

プログラミング・データは、周波数変換器の内部に保持されます。

- バックアップには、LCP メモリにデータをアップロードします。
- 他の周波数変換器にデータをダウンロードするには、LCP をそのユニットに接続して、保存した設定をダウンロードします。
- デフォルト設定に初期化しても、LCP メモリに保存したデータは変更されません。

#### 5.3.7 GLCP によるパラメーター設定の変更

クイック・メニューまたはメイン・メニューからパラメーター設定にアクセスおよびパラメーター設定を変更します。クイック・メニューでは、限定されたパラメーターに対してのみアクセス可能です。

- LCP 上の [Quick Menu] 又は [Main Menu] を押します。
- [▲] [▼] を押してパラメーター・グループを参照します。[OK] を押してパラメーター・グループを選択します。

- [▲] [▼] を押してパラメーターを参照します。[OK] を押してパラメーターを選択します。
- [▲] [▼] を押して、パラメーター設定の値を変更します。
- 小数パラメーターが編集状態にある場合、[◀] [▶] を押して、数字を変更します。
- 変更を受け入れるには、[OK] を押します
- [Back] を 2 回押してステータスに移行するか、[Main Menu] を 1 回押してメイン・メニューに移行します。

#### 変更を見る

クイック・メニュー Q5 - 変更履歴リスト 全パラメーターがデフォルト設定から変更されました。

- このリストは、現在の編集設定で変更されたパラメーターのみを表示します。
- 初期値にリセットされたパラメーターは、表示されません。
- メッセージ *Empty* は、変更されたパラメーターが存在しないことを示します。

#### 5.3.8 GLCP ヘデータのアップロード / GLCP からデータのダウンロード

- データのアップロードやダウンロードを行う前に、[Off] (オフ) を押してモーターを停止してください。
- [Main Menu] を押してから、パラメーター *0-50 LCP Copy* [OK] を押します。
- LCP にデータをアップロードするには、[1] 全てを LCP へを選択します。LCP からデータをダウンロードするには、[2] LCP から全てを選択します。
- [OK] (確定) を押します。プログレス・バーは、アップロード又はダウンロードの進捗状況を示します。
- [Hand ON] (手動オン) 又は [Auto On] (自動オン) を押して、通常動作に戻します。

#### 5.3.9 GLCP によるデフォルト設定の回復

#### 注記

デフォルト設定の回復によって、プログラム、モーター・データ、ローカリゼーション、監視記録が失われるリスクがあります。バックアップを取るには、初期化前に LCP ヘデータをアップロードします。

パラメーター設定を回復するには、周波数変換器を初期化します。初期化は、パラメーター *14-22 Operation Mode* (推奨します) 又は手動で実施します。初期化でパラメー

ター 1-06 Clockwise Direction のリセットは行われません。

- パラメーター 14-22 Operation Mode を使用した初期化により、動作時間、シリアル通信選択、不具合ログ、警報ログ、その他の監視機能など、周波数変換器に関する設定がリセットされることはありません。
- 手動初期化は、モーターに関する、プログラミング、ローカリゼーション、監視データを消去し、デフォルト設定に戻します。

## 5

### 推奨される初期化手順 (パラメーター 14-22 Operation Mode を介して)

- [Main Menu] (メイン・メニュー) を 2 回押すと、パラメーターにアクセスします。
- パラメーター 14-22 Operation Mode へスクロールして [OK] を押します。
- [2] 初期化へスクロールして [OK] を押します。
- ユニットの電源を切って、表示が消えるまで待ちます。
- ユニットの電源を投入します。

スタートアップの間に、パラメーターがデフォルト設定に戻ります。この方法は、通常よりも少し時間がかかります。

- 警報 80 が表示されます。
- [Reset] (リセット) を押して動作モードに戻ります。

### 手動初期化手順

- ユニットの電源を切って、表示が消えるまで待ちます。
- ユニットに電力を供給している間、[Status]、[Main Menu]、[OK] を同時に押し続けます (約 5 秒、又は音がし始めて、ファンが開始するまで)。

スタートアップ時、パラメーターはデフォルト設定に戻ります。この方法は、通常よりも少し時間がかかります。

手動初期化は、以下の周波数変換器情報をリセットしません。

- パラメーター 15-00 Operating hours
- パラメーター 15-03 Power Up's
- パラメーター 15-04 Over Temp's
- パラメーター 15-05 Over Volt's

## 5.4 基本プログラミング

### 5.4.1 非同期モーター設定

以下のモーター・データを入力します。この情報は、モーター銘板に表記されています。

- パラメーター 1-20 Motor Power [kW].
- パラメーター 1-22 Motor Voltage.
- パラメーター 1-23 Motor Frequency.
- パラメーター 1-24 Motor Current.
- パラメーター 1-25 Motor Nominal Speed.

VVC<sup>+</sup> モードで最適なパフォーマンスを得る目的で、以下のパラメーターを設定するための特殊モーター・データが必要になります。データは、モーター・データシートに表記されています (このデータは通常モーター銘板には表記されていません)。パラメーター 1-29 自動モーター適合 (AMA) を用いて完全 AMA を実行するか、パラメーターを手動で入力します。

- パラメーター 1-30 固定子抵抗 (Rs).
- パラメーター 1-31 回転抵抗 (Rr).
- パラメーター 1-33 固定子漏洩リアクタンス (Xl).
- パラメーター 1-35 主電源リアクタンス (Xh).

### VVC<sup>+</sup> 実行時のアプリケーション別調整

VVC<sup>+</sup> は最も堅牢なコントロールモードです。ほとんどの状況で、詳細な調整なしに最適化されたパフォーマンスを得ることができます。ベストパフォーマンスを得るために完全 AMA を実行します。

### 5.4.2 VVC<sup>+</sup> による PM モーター設定

#### 初期プログラミングステップ

- PM モーター動作を有効にするには、パラメーター 1-10 Motor Construction を以下のオプションに設定します:
  - [1] PM、非突極 SPM
  - [2] PM、突極 IPM、非飽和
  - [3] PM、突極 IPM、飽和
- パラメーター 1-00 Configuration Mode で [0] 開ループを選択します。

#### 注意

エンコーダー・フィードバックは PM モーターでサポートされていません。

#### モーター・データのプログラミング

パラメーター 1-10 Motor Construction で PM モーターを選択すると、パラメーター・グループ 1-2\* モーター・データ、1-3\* 高度 モーター・データ及び 1-4\* 高度

モーター・データ II のモーター関連パラメーターは有効になります。

この情報は、モーター銘板とモーター・データシートに記載されています。

以下のパラメーターをリストの記載順にプログラムします。

1. パラメーター 1-24 Motor Current.
2. パラメーター 1-26 Motor Cont. Rated Torque.
3. パラメーター 1-25 Motor Nominal Speed.
4. パラメーター 1-39 Motor Poles.
5. パラメーター 1-30 Stator Resistance (Rs).  
ライン対共通固定子抵抗 (Rs) を入力します。ライン間データのみ利用できる場合、ライン間の値を 2 で割り、ライン対共通 (スターポイント) 値を導きます。  
オーム計によって値を測定することも可能ですが、これはケーブルの抵抗値を考慮することにもなります。測定値を 2 で割り、その値を入力します。
6. パラメーター 1-37 d-axis Inductance (Ld).  
PM モーターのライン対共通直軸インダクタンスを入力します。  
ライン間データのみ利用できる場合、ライン間の値を 2 で割り、ライン-共通 (スターポイント) 値を導きます。  
インダクタンス計によって値を測定することも可能ですが、これはケーブルのインダクタンスを考慮することにもなります。測定値を 2 で割り、その値を入力します。
7. パラメーター 1-40 Back EMF at 1000 RPM.  
1000 RPM の機械的速度 (RMS 値) において PM モーターのライン対ラインのバック EMF を入力します。バック EMF は、周波数変換器が接続されおらず、シャフトが外部から回転されている場合に PM モーターによって発生される電圧です。バック EMF は、通常、公称モーター速度又は 2 線間で測定される 1000RPM に対する電圧として定義されています。1000 RPM のモーター速度で値が利用できない場合、次ぎのように正しい値を計算します。例えば、バック EMF が 1800 RPM で 320V の場合、1000 RPM でのバック EMF は次ぎのように算出できます:  
バック EMF = (電圧 / RPM) x 1000 = (320/1800) x 1000 = 178  
パラメーター 1-40 Back EMF at 1000 RPM に対してこの値をプログラムします。

**テストモーター動作**

1. 低速 (100~200 RPM) でモーターを起動します。モーターが回転しない場合、設置、プログラム全般およびモーターのデータをチェックしてください。

**パーキング**

この機能は、モーターが低速回転するアプリケーションに対する選択に推奨されます (例えば、ファンアプリケーションの空転)。パラメーター 2-06 Parking Current 及びパラメーター 2-07 Parking Time は調整可能です。高慣性のアプリケーションに対しては、これらのパラメーターの工場出荷時設定を増加します。

公称速度でモーターを起動します。アプリケーションが正常に動作しない場合、VVC+ PM 設定をチェックします。表 5.13 はさまざまなアプリケーションでの推奨項目を示します。

アプリケーション	設定
低慣性アプリケーション I <sub>負荷</sub> /I <sub>モーター</sub> < 5	<ul style="list-style-type: none"> <li>● パラメーター 1-17 Voltage filter time const. の値を係数 5~10 で増加します。</li> <li>● パラメーター 1-14 Damping Gain の値を減少します。</li> <li>● パラメーター 1-66 Min. Current at Low Speed の値を減少します (&lt;100%)。</li> </ul>
中慣性アプリケーション 50 > I <sub>負荷</sub> /I <sub>モーター</sub> > 5	計算値を維持します。
高慣性アプリケーション I <sub>負荷</sub> /I <sub>モーター</sub> > 50	パラメーター 1-14 Damping Gain、パラメーター 1-15 Low Speed Filter Time Const.、およびパラメーター 1-16 High Speed Filter Time Const. の値を増加します。
低速での高負荷 <30% (定格速度)	パラメーター 1-17 Voltage filter time const. の値を増加します。 パラメーター 1-66 Min. Current at Low Speed の値を増加します (長時間の >100% はモーターを過熱させます)。

**表 5.13 さまざまなアプリケーションでの推奨項目**

ある速度でモーターが振動を開始した場合、パラメーター 1-14 Damping Gain を増加します。小さいステップで値を増加します。

始動トルクはパラメーター 1-66 Min. Current at Low Speed で調整できます。100% で、始動トルクとして公称トルクが与えられます。

### 5.4.3 自動モーター適合 (AMA)

#### 自動モーター調整 (AMA)

AMA は、VVC<sup>+</sup> モードで周波数変換器とモーターにおける適合性の最適化を図るために、モーターの電気的特性を測定するため、AMA を実行するよう強く推奨します。

- 周波数変換器は、出力モーター電流を安定させるために、モーターの数学的モデルを構築し、モーターの性能が向上します。
- モーターによっては、テストを完全なバージョンで実施できない場合があります。この場合、パラメーター *1-29 Automatic Motor Adaption (AMA)* で [2] 簡略 AMA を有効化を選択します。
- 警告や警報が発生した場合、章 8.4 警告と警報のリストを参照してください。
- 最良の結果を得るため、この手順は冷たいモーターで実施します。

#### LCP を用いて AMA を実行するには

1. デフォルト・パラメーター設定で、AMA を実行する前に端子 12 と 27 を接続します。
2. メイン・メニューに進みます。
3. パラメーター・グループ *1-\*\*- 負荷及びモータ* に進みます。
4. [OK] (確定) を押します。
5. パラメーター・グループ *1-2\* モーター・データの銘板データ* を用いて、モーターパラメーターを設定します。
6. パラメーター *1-42 Motor Cable Length* でモーター・ケーブル長を設定します。
7. パラメーター *1-29 Automatic Motor Adaptation (AMA)* へ進みます。
8. [OK] (確定) を押します。
9. [1] 完全 AMA を有効化を選択します。
10. [OK] (確定) を押します。
11. テストが自動的に実施され、終了するとその指示があります。

電力サイズに依存して、AMA は完了するのに 3~10 分かかります。

#### 注記

AMA 機能によりモーターが作動したり、モーターに悪影響を及ぼしたりすることはありません。

### 5.5 モーター回転をチェック中

周波数変換器を作動する前に、モーターの回転をチェックしてください。

1. [Hand ON] (手動オン) を押します。
2. 正の速度指令信号の設定には、[▲] を押しください。
3. 表示された速度がプラスになっていることを確認します。
4. 周波数変換器とモーター間の配線が正しいことを確認してください。
5. モーターの回転方向がパラメーター *1-06 時計回り方向* の設定に一致することを確認してください。
  - パラメーター *1-06 時計回り方向* が [0]\* 名目(デフォルトは時計回り)に設定されている場合:
    - a. モーター シャフトを時計回りに回転していることを確認します。
    - b. LCP の方向矢印が時計回りになっていることを確認します。
  - パラメーター *1-06 時計回り方向* を [1]反転(左回り)に設定している場合:
    - a. モーター シャフトの回転が反時計回りとなっていることを確認します。
    - b. LCP の方向矢印が左回りになっていることを確認します。

### 5.6 エンコーダーの回転確認

エンコーダー・フィードバックを使用している場合、エンコーダー回転を確認します。

1. パラメーター *1-00 構成モード* で [0] 開ループを選択します。
2. パラメーター *7-00 速度 PID フィードバック・ソース* で [1] 24 V エンコーダーを選択します。
3. [Hand ON] (手動オン) を押します。
4. 正の速度指令信号の設定には、[▲] を押しください([0] 通常でパラメーター *1-06 時計回り方向*)。
5. フィードバックがプラスになっていることをパラメーター *16-57 Feedback [RPM]* で確認します。

#### 注記

#### ネガティブフィードバック

フィードバックがマイナスの場合は、エンコーダー接続が間違っています。パラメーター *5-71 端末 32/33 エンコーダー方向* を使用して、方向を反転するか、又はエンコーダーケーブルを逆にします。



## 5.7 ローカル・コントロール・テスト

1. [Hand On]を押すと、周波数変換器にローカル・スタートコマンドが提供されます。
2. [▲]を押すことにより、周波数変換器をフルスピードに加速できます。カーソルを小数点の左へ移動することで、入力変更をより迅速に行えます。
3. 加速の問題は、どんなものでも記録してください。
4. [Off] (オフ)を押します。減速の問題は、どんなものでも記録してください。

加速や減速の問題が発生するときは、章 8.5 *トラブルシューティング*を参照してください。トリップ後の周波数変換器のリセットについては、章 8.2 *警告と警報の種類*を参照してください。

## 5.8 システム・スタートアップ

このセクションの手順書では、ユーザー配線やアプリケーションプログラムについて学びます。アプリケーション・セットアップが完了したら、以下の手順を推奨します。

1. [Auto On] (自動オン)を押します。
2. 外部運転指令を適用します。
3. 速度範囲全体にわたって、速度指令値を調整します。
4. 外部運転指令を除きます。
5. モーターの音や振動レベルをチェックして、システムが意図したとおりに動作しているか確認します。

警告や警報が発生した場合、トリップ後の周波数変換器のリセットについては、章 8.2 *警告と警報の種類*を参照してください。

## 5.9 STO 試運転

正しい設置と STO の試運転については、章 6 *Safe Torque Off (STO)*をご参照ください。

## 6 Safe Torque Off (STO)

Safe Torque Off (STO)機能は、安全制御システムのコンポーネントです。STOは、ユニットがモーター回転に必要なエネルギーを生成するのを阻止し、緊急時の安全を確保します。

STO機能は、以下の要件に適合するように設計され、承認されています。

- IEC/EN 61508: 2010 SIL 2
- IEC/EN 61800-5-2: 2007 SIL2
- IEC/EN 62061: SIL2 の 2012 SILCL
- EN ISO 13849-1: 2008 カテゴリー 3 PL d

動作上の安全性において希望するレベルを達成するために、安全制御システムのコンポーネントを適切に選択および適用してください。STOを使用する前に、STO機能と安全レベルが適切かつ十分であるかどうかを判断するため、その設備について徹底したリスク分析を行ってください。

周波数変換器のSTO機能は、コントロール端子37及び38で制御されます。STOをアクティブにすると、回路を駆動しているIGBTゲートの高い側と低い側への電力供給が遮断されます。図6.1はSTOアーキテクチャを示します。表6.1は端子37と38に電力供給されているかどうかに基づくSTOステータスを示します。

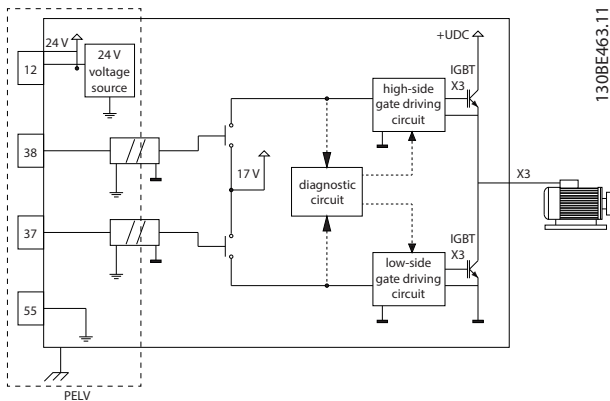


図 6.1 STO アーキテクチャ

端子 37	端子 38	トルク	警告または警報
電力供給有り 1)	電力供給有り	はい 2)	警告及び警報なし。
電力供給無し 3)	電力供給無し	いいえ	警告/アラーム 68: 安全停止
電力供給無し	電力供給有り	いいえ	警報 188: STO 機能障害。
電力供給有り	電力供給無し	いいえ	警報 188: STO 機能障害。

表 6.1 STO ステータス

- 1) 電圧範囲は  $24\text{ V} \pm 5\text{ V}$  で、端子 55 は速度指令信号端子になります。
- 2) 周波数変換器が動作しているときのみトルクは存在します。
- 3) 開回路、または電圧範囲  $0\text{ V} \pm 1.5\text{ V}$ 、端子 55 は速度指令信号端子になります。

### 試験パルスフィルタリング

STO コントロールラインに試験パルスを生成する安全デバイスで、パルス信号が低レベル ( $\leq 1.8\text{ V}$ ) を 5ms 以上維持しない場合、図 6.2 に示すとおり、信号は無視されます。

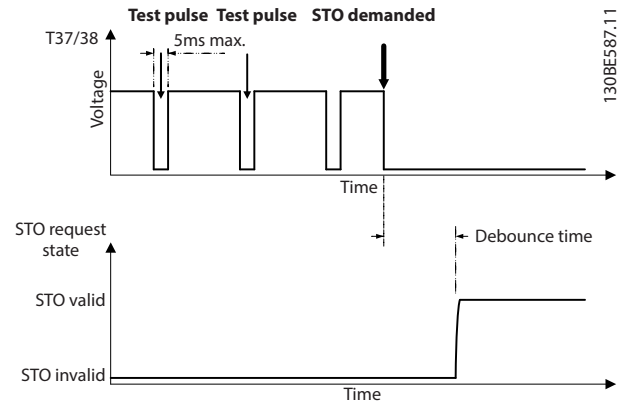


図 6.2 試験パルスフィルタリング

### 非同期入力誤差

2つの端子の入力信号は常に同期していません。2つの端子間のディスクリパンシー時間が 12 ms 以上である場合、STO 障害警報 (警報 188、STO 機能障害) が発生します。

### 有効な信号

STO をアクティブにするには、2つの信号は最低でも 80 ms の間低レベルを維持する必要があります。STO を終了するには、2つの信号は最低でも 20 ms の間高レベルを維持する必要があります。STO 端子の電圧レベルと入力電流については、章 9.6 コントロール入力/出力とコントロールデータ をご参照ください。

## 6.1 STO の安全予防措置

### 有資格技術者

機器の設置や操作は、有資格技術者のみが行うことができます。

有資格技術者とは、訓練を受けたスタッフであって、関連する法律と規則に従って設備、システム、回路の設置、設定、メンテナンスを行うことを許された者のことをいいます。さらに、有資格技術者は、この取扱説明書に記載する指示と安全措置を熟知する必要があります。

### 注記

STO の設置後、章 6.3.3 *STO 試運転試験* で指定されているとおり、試運転試験を行ってください。試運転試験は、最初の設置の後および安全設置への変更後、合格することが必須です。

### 警告

#### 感電の危険

STO 機能は主電源電圧を周波数変換器または付属回路から絶縁しないため、STO 機能が安全性を提供することはありません。ユニットから主電源供給を絶縁せず、指定された時間だけ待機をしなかった場合、死亡または重大な傷害につながる可能性があります。

- 周波数変換器またはモーターの電子部品について作業をする場合は、主電源電圧を絶縁し、章 2.3.1 *放電時間の安全性* の項目で指定された時間だけ待機をしてください。

### 注記

機器のアプリケーションを設計する際は、フリーラン停止のタイミングと距離を考慮する必要があります(STO)。停止カテゴリの詳細は、EN 60204-1 を参照してください。

## 6.2 Safe Torque Off の設置

モーター接続、AC 主電源接続、およびコントロール配線について、章 4 *電氣的設置* の取扱説明書に定める安全な設置のための指示事項に従ってください。

内蔵 STO を以下のように有効にします。

- コントロール端子 12 (24 V)、37 および 38 の間のジャンパー線を除去します。短絡を回避するためには、ジャンパー線を切断/断線するのでは不十分です。図 6.3 のジャンパー線を参照してください。

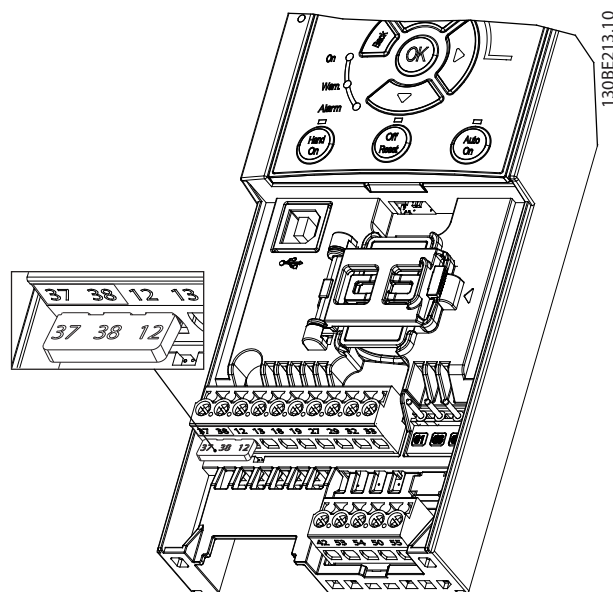
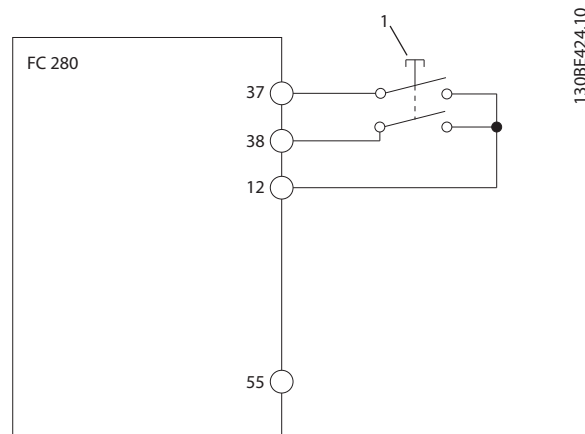


図 6.3 端子 12(24 V)、37 および 38 間のジャンパー線

- デュアルチャネル安全デバイス（例えば、安全 PLC、ライトカーテン、安全リレー、緊急停止ボタン）を端子 37 及び 38 に接続して、安全アプリケーションを構築します。デバイスはハザードアセスメントに基づいて求められる安全レベルに準拠する必要があります。図 6.4 は、周波数変換器と安全デバイスが同一キャビネットに収納される STO アプリケーションの配線図を示します。図 6.5 は、外部電源が使用される STO アプリケーションの配線図を示します。

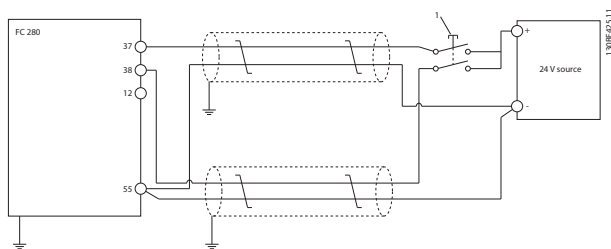
### 注記

STO 信号は、PELV 供給である必要があります。



1 安全デバイス

図 6.4 キャビネット 1 個での STO 配線、周波数変換器が電源電圧を供給



1 安全デバイス

図 6.5 STO 配線、外部電源

3. 章 4 電氣的設置の指示に従って配線を完了させて:
- 短絡の危険性を排除してください。
  - 長さが 20 m 以上ある場合、STO ケーブルをシールドしてください。
  - 安全デバイスを端子 37 及び 38 に直接、接続してください。

### 6.3 STO 試運転

#### 6.3.1 Safe Torque Off の起動

STO 機能をアクティブにするには、周波数変換器の端子 37 と 38 の電圧を除去します。

STO がアクティブになると、周波数変換器は **警報 68**、**安全停止** または **警告 68**、**安全停止** を発し、ユニットをトリップさせて、モーターを停止させるためフリーランします。STO 機能は、緊急停止の状況で周波数変換器の停止に使用します。通常の動作モードで STO が不要ない場合、通常停止機能を代わりに使用します。

#### 注意

周波数変換器が **警告 8** または **警報 8 (DC 電圧低下)** を発している間、STO がアクティブになると、周波数変換器は **警報 68**、**安全停止** をスキップしますが、STO 動作は影響を受けません。

#### 6.3.2 Safe Torque Off の無効化

表 6.2 の指示に従って、STO 機能を無効化して、STO 機能の再スタートモードに基づいて通常動作を再開します。

#### 警告

怪我や死亡のリスク

24 V 直流を端子 37 または 38 に再供給すると、SIL2 STO 状態が終了して、モーターが起動する可能性があります。モーターの予期せぬ起動は、怪我や死亡事故を引き起こす恐れがあります。

- 24 V 直流を端子 37 及び 38 に再供給する前に、安全措置をすべて講じるようにしてください。

再スタートモード	STO を無効化して、通常動作を再開するための手順	再スタート構成
手動再スタート	1. 24 V 直流を端子 37 及び 38 に再供給します。 2. リセット信号を生成します (フィールドバス、デジタル I/O、または LCP の [Reset]/[Off Reset] キーを介して)。	デフォルト設定 パラメータ — 5-19 Terminal 37/38 SAFE STOP= [1] 安全停止警報
自動再スタート	24 V 直流を端子 37 及び 38 に再供給します。	パラメータ — 5-19 Terminal 37/38 SAFE STOP= [3] 安全停止警報

表 6.2 STO 無効化

#### 6.3.3 STO 試運転試験

設置後、最初の動作前に、STO を使用する設置の試運転試験を行ってください。  
STO が含まれる設置や用途を変更するたびにこの試験を実行してください。

#### 注意

最初の設置後、および機器に対する各変更後に、STO 機能の試運転試験に合格する必要があります。

試運転試験を実施するには:

- STO を手動再スタートモードに設定する場合、**章 6.3.4 手動再スタートモードでの STO アプリケーション用試験**の指示に従ってください。
- STO を自動再スタートモードに設定する場合、**章 6.3.5 自動再スタートモードでの STO アプリケーション用試験**の指示に従ってください。

### 6.3.4 手動再スタートモードでの STO アプリケーション用試験

パラメーター 5-19 Terminal 37/38 SAFE STOP がデフォルト値 [1] 安全停止警報に設定されているアプリケーションの場合、以下のように試運転試験を実施してください。

1. パラメーター 5-40 Function Relay を [190] 安全機能有効に設定します。
2. 周波数変換器がモーターを駆動している時(主電源は妨害されていない場合)に、安全デバイスを使用して端子 37 及び 38 への 24 V 直流電源を除去します。
3. 以下を検証してください:
  - 3a モーターはフリーランします。モーターを停止させるのに長い時間を要する場合があります。
  - 3b カスタマリレーが作動します(接続されている場合)。
  - 3c LCP が取り付けられている場合、警報 68、安全停止が LCP に表示されます。LCP が取り付けられていない場合、警報 68、安全停止がパラメーター 15-30 Alarm Log: Error Code に記録されます。
4. 24 V 直流を端子 37 及び 38 に再供給します。
5. モーターがフリーラン状態のままであり、(接続されていれば)カスタマリレーが起動したままであるようにします。
6. リセット信号を送信します(フィールドバス、デジタル I/O、または LCP の [Reset]/[Off Reset] キーを介して)。
7. モーターが動作可能状態になっていて、元々の速度範囲で動作することを確認してください。

上記ステップすべてに合格すれば、試運転試験は合格となります。

### 6.3.5 自動再スタートモードでの STO アプリケーション用試験

パラメーター 5-19 Terminal 37/38 SAFE STOP が [3] 安全停止警告に設定されているアプリケーションの場合、以下のように試運転試験を実施してください。

1. 周波数変換器がモーターを駆動している時(主電源は妨害されていない場合)に、安全デバイスを使用して端子 37 及び 38 への 24 V 直流電源を除去します。
2. 以下を検証してください:

- 2a モーターはフリーランします。モーターを停止させるのに長い時間を要する場合がありますのでご注意ください。
- 2b カスタマリレーが作動します(接続されている場合)。
- 2c LCP が取り付けられている場合、警報 68、安全停止、W68 が LCP に表示されず。
- 2d LCP が取り付けられていない場合、警告 68、安全停止 W68 がパラメーター 15-30 Alarm Log: Error Code に記録されます。
3. 24 V 直流を端子 37 及び 38 に再供給します。
4. モーターが動作可能状態になっていて、元々の速度範囲で動作することを確認してください。

上記ステップすべてに合格すれば、試運転試験は合格となります。

#### 注意

章 6.1 STO の安全予防措置に記載されている再スタート動作上での警告を参照してください。

### 6.4 STO のメンテナンスと点検

- セキュリティ措置はユーザーの責任です。
- 周波数変換器のパラメーターは、パスワードで保護できます。

機能試験は 2 つ部分で構成されます:

- 基本的な機能試験。
- 診断による機能試験。

上記ステップすべてに合格すれば、機能試験は合格となります。

#### 基本的な機能試験

STO 機能を 1 年間使用していない場合、STO の不具合や故障を検出するため基本的な機能試験を実施してください。

1. パラメーター 5-19 Terminal 37/38 SAFE STOP を \*[1] 安全停止警報に設定してください。
2. 端子 37 及び 38 から 24 V 直流電源を除去します。
3. LCP に警報 68、安全停止が表示されているかどうかチェックします。
4. 周波数変換器がユニットをトリップさせることを確認します。
5. モーターがフリーランした後、完全に停止することを確認します。
6. スタート信号を生成して(フィールドバス、デジタル I/O、または LCP を介して)、モーターが起動しないことを確認してください。
7. 24 V 直流電源を端子 37 及び 38 に再接続します。

8. モーターが自動的に始動せず、リセット信号を供給することでのみ再スタートすることを確認します(フィールドバス、デジタル I/O、または LCP の [Reset]/[Off Reset] キーを介して )。

#### 診断による機能試験

1. 24 V 電源を端子 37 及び 38 に接続しても、警告 68、安全停止および警報 68、安全停止が発生しないことを確認してください。
2. 24 V 電源を端子 37 から除去して、LCP が取り付けられている場合、LCP に警報 188、STO 機能障害が表示されることを確認してください。LCP が取り付けられていない場合、警報 188、STO 機能障害がパラメーター 15-30 Alarm Log: Error Code に記録されることを確認してください。
3. 24 V 電源を端子 37 に再供給して、警報のリセットが正常に実施されることを確認してください。
4. 24 V 電源を端子 38 から除去して、LCP が取り付けられている場合、LCP に警報 188、STO 機能障害が表示されることを確認してください。LCP が取り付けられていない場合、警報 188、STO 機能障害がパラメーター 15-30 Alarm Log: Error Code に記録されることを確認してください。
5. 24 V 電源を端子 38 に再供給して、警報のリセットが正常に実施されることを確認してください。

## 6.5 STO 技術データ

故障モード、効果、および診断解析 (FMEDA) は、以下の仮定に基づいて実施されます：

- FC 280 は、SIL2 安全ループにおいて 10% の合計故障バジェットを取っています。
- 故障率は Siemens SN29500 データベースに基づきます。
- 故障率はコンスタントであり、摩耗機構は含まれていません。
- 各チャンネルにおいて、安全関連コンポーネントは、0 のハードウェア不具合許容値を持つタイプ A と見なされません。
- ストレスレベルは産業環境の平均で、コンポーネントの動作温度は最大 85 °C です。
- 安全エラー（例えば、安全状態での出力）は 8 時間以内に修理されます。
- トルク出力なしは安全な状態です。

安全性基準	機械的安全性	ISO 13849-1、IEC 62061
	機能的安全性	IEC 61508
安全機能	Safe Torque Off	IEC 61800-5-2
安全性能	<b>ISO 13849-1</b>	
	カテゴリー	カテゴリー 3
	診断対象 (DC)	60% (低)
	危険な故障までの平均時間 (MTTFd)	2400 年 (高)
	性能レベル	PL d
	<b>IEC 61508/IEC 61800-5-2/IEC 62061</b>	
	安全統合レベル	SIL2
	1 時間ごとの危険な故障の発生率 (PFH) (高要求モード)	7.54E-9 (1/時間)
	作動要求当たりの危険な故障の発生率 (PTI = 20 年での PFD <sub>avg</sub> ) (低要求モード)	6.05E-4
	安全故障割合 (SFF)	> 84%
	ハードウェア不具合許容値 (HFT)	1 (タイプ A、1oo2D)
	実証テスト間隔 <sup>2)</sup>	20 年
	共通原因故障 (CCF)	$\beta = 5\%$ ; $\beta_D = 5\%$
	診断テスト間隔 (DTI)	160 ms
系統的耐性	SC 2	
応答時間 1)	入力から出力までの応答時間	エンクロージャー・サイズ K1-K3: 最大 50 ms エンクロージャー・サイズ K4 および K5: 最大 30 ms

表 6.3 STO の技術データ

1) 応答時間は、STO を作動させる入力信号状態からモーターのトルクがオフになるまでの時間です。

2) 実証テストの方法については、章 6.4 STO のメンテナンスと点検を参照してください。

## 7 アプリケーション例

このセクションに記載されている事例は、一般的なアプリケーションのためのクイック・リファレンスとして利用することを目的としています。

- パラメーター設定については、特に指定しなければ (パラメーター 0-03 *Regional Settings* で選択) 地域のデフォルト設定になります。
- 端子に関連付けられたパラメーターとその設定は、図の次に示されています。
- アナログ端子 53 又は 54 に必要なスイッチ設定も示されています。

### 注記

STO 機能が使用されている場合、工場出荷時のプログラミング値で周波数変換器を動作させるには、端子 12、37 および 38 の間にジャンパー線が必要になります。

7

### 7.1.1 AMA

		パラメーター	
FC		機能	設定
+24 V	12	パラメーター — 1-29 自動モーター適合 (AMA)	[1] 完全 AMA を有効化
+24 V	13		
D IN	18		
D IN	19		
D IN	27		
D IN	29		
D IN	33		
+10 V	50	パラメーター — 5-12 端末 27 デジタル入力	*[2] 逆フリーラン
A IN	53		
A IN	54		
A OUT	42		
		*=デフォルト値	
		注意/コメント: モーター仕様に従って、パラメーター・グループ 1-2* モーター・データを設定してください。	
		注記 端子 12 及び 27 が接続されている場合、パラメーター — 5-12 Terminal 27 Digital Input を [0] 動作なしに設定します。	

表 7.1 T27 を接続した AMA

### 7.1.2 速度

		パラメーター			
FC		機能	設定		
+24 V	12	パラメーター — 6-10 Terminal 53 Low Voltage	0.07 V*		
+24 V	13				
D IN	18				
D IN	19				
D IN	27				
D IN	29				
D IN	33				
+10 V	50	パラメーター — 6-11 Terminal 53 High Voltage	10 V*		
A IN	53				
A IN	54				
COM	55				
A OUT	42	パラメーター — 6-14 Terminal 53 Low Ref./Feedb. Value	0		
				パラメーター — 6-15 Terminal 53 High Ref./Feedb. Value	50
		*=デフォルト値			
		注意/コメント:			

表 7.2 アナログ速度指令信号(電圧)



		パラメーター	
		機能	設定
FC +24V 12 +24V 13 DIN 18 DIN 19 DIN 27 DIN 29 DIN 32 DIN 33 +10V 50 A IN 53 A IN 54 COM 55 A OUT 42		130BE205.11 パラメータ - 6-12 Terminal 53 Low Current	4mA*
		パラメータ - 6-13 Terminal 53 High Current	20mA*
		パラメータ - 6-14 Terminal 53 Low Ref./Feedb. Value	0
		パラメータ - 6-15 Terminal 53 High Ref./Feedb. Value	50
		パラメータ - 6-19 Terminal 53 mode	[0] 電流
		*=デフォルト値	
注意/コメント:			

表 7.3 アナログ速度指令信号(電流)

		パラメーター	
		機能	設定
FC +24V 12 +24V 13 DIN 18 DIN 19 DIN 27 DIN 29 DIN 32 DIN 33 +10V 50 A IN 53 A IN 54 COM 55 A OUT 42		130BE208.11 パラメータ - 6-10 Terminal 53 Low Voltage	0.07 V*
		パラメータ - 6-11 Terminal 53 High Voltage	10 V*
		パラメータ - 6-14 Terminal 53 Low Ref./Feedb. Value	0
		パラメータ - 6-15 Terminal 53 High Ref./Feedb. Value	50
		パラメータ - 6-19 Terminal 53 mode	[1] 電圧
		*=デフォルト値	
注意/コメント:			

表 7.4 速度指令信号(手動ポテンショメーターを使用)

7

		パラメーター	
		機能	設定
FC +24V 12 +24V 13 DIN 18 DIN 19 DIN 27 DIN 29 DIN 32 DIN 33 +10V 50 A IN 53 A IN 54 COM 55 A OUT 42		130BE209.11 パラメータ - 5-10 Terminal 18 Digital Input	*[8] スタート
		パラメータ - 5-12 Terminal 27 Digital Input	[19] 速度指令信号凍結
		パラメータ - 5-13 端末 29 デジタル入力	[21] 加速
		パラメータ - 5-14 端末 32 デジタル入力	[22] 減速
		*=デフォルト値	
		注意/コメント:	

表 7.5 加速/減速

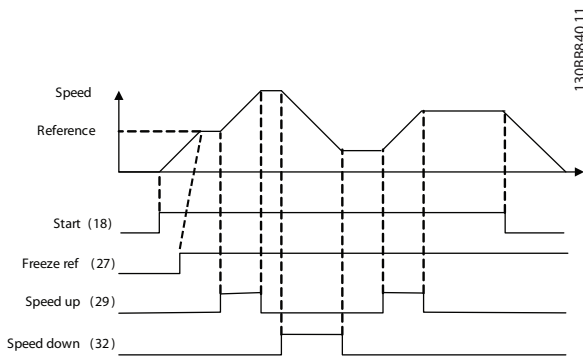


図 7.1 加速/減速

7

7.1.3 スタート / ストップ

パラメーター	
機能	設定
パラメーター - 5-10 Terminal 18 Digital Input	[8] スタート
パラメーター - 5-11 Terminal 19 Digital Input	*[10] 逆転
パラメーター - 5-12 Terminal 27 Digital Input	[0] 動作なし
パラメーター - 5-14 Terminal 32 Digital Input	[16] ブリ速信ビット 0
パラメーター - 5-15 Terminal 33 Digital Input	[17] ブリ速信ビット 1
パラメーター - 3-10 プリセット速度指令信号	プリセット速度指令信号 0 25% プリセット速度指令信号 1 50% プリセット速度指令信号 2 75% プリセット速度指令信号 3 100%
* = デフォルト値	
注意/コメント:	

表 7.6 逆転および4プリセット速度付きスタート / 停止

7.1.4 外部警報リセット

パラメーター	
機能	設定
パラメーター - 5-11 Terminal 19 Digital Input	[1] Reset (リセット)
* = デフォルト値	
注意/コメント:	

表 7.7 外部警報リセット

7.1.5 モーター・サーミスター

**注意**

PELV 絶縁条件を満足させるために、強化あるいは二重絶縁をサーミスターに使用する必要があります。

パラメーター	
機能	設定
パラメーター - 1-90 Motor Thermal Protection	[2] サーミスター
パラメーター - 1-93 Thermistor Source	[1] アナログ入力 53
パラメーター - 6-19 Thermal 53 mode	[1] 電圧
* = デフォルト値	
注意/コメント: 警告のみが必要な場合は、パラメーター 1-90 Motor Thermal Protection を [1] サーミスター警告に設定してください。	

表 7.8 モーター・サーミスター

7.1.6 SLC

		パラメーター	
FC		機能	設定
+24V	12○	パラメーター — 4-30 モーター — フィードバック損失機能	[1] 警告
+24V	13○		
D IN	18○		
D IN	19○	パラメーター — 4-31 モーター FB 速度エラー	50
D IN	27○		
D IN	29○	パラメーター — 4-32 モーター FB 損失タイムアウト	5 s
D IN	32○		
D IN	33○		
+10V	50○	パラメーター — 7-00 速度 PID フィードバック・ソース	[1] 24V エンコーダー
A IN	53○		
A IN	54○	パラメーター — 5-70 Term 32/33 Pulses Per Revolution	1024*
COM	55○		
A OUT	42○		
RI	01○	パラメーター — 13-00 SL Controller Mode	[1] On
	02○		
	03○	パラメーター — 13-01 イベントをスタート	[19] 警告
		パラメーター — 13-02 イベントを停止	[44] Reset (リセット) キー
		パラメーター — 13-10 コンパレーター・オペランド	[21] 警告番号
		パラメーター — 13-11 コンパレーター演算子	*[1] ≈
		パラメーター — 13-12 Comparator Value	61
		パラメーター — 13-51 SL コントローラ — イベント	[22] コンパレーター 0
		パラメーター — 13-52 SL コントローラ — アクション	[32] デジタル出 A 低設定
		パラメーター — 5-40 機能リレー	[80] SL デジタル出力 A

パラメーター	
機能	設定
* = デフォルト値	
<b>注意/コメント:</b> フィードバックモーターの制限値を超えた場合、警告 61、フィードバックモニターが発行されます。SLC は警告 61、フィードバックモニターを監視します。警告 61、フィードバックモニターが真になると、リレー 1 が作動します。 外部装置の修理が必要となることを表示します。フィードバックエラーが 5 秒以内に再び制限値以下になった場合、周波数変換器の運転は継続し、警告は消えます。但し、[Off/Reset] を押すまで、リレー 1 は作動します。	

表 7.9 SLC を使用してリレー設定

## 8 メンテナンス、診断およびトラブルシューティング

### 8.1 メンテナンスとサービス

通常の動作条件と負荷プロファイルの下では、周波数変換器の寿命として指定された期間中、メンテナンスの必要はありません。故障、危険及び損傷を防ぐために、動作条件に従い、周波数変換器を定期的に検査してください。損耗や損傷した部品は、純正スペア部品又は標準部品と交換してください。サービスとサポートについては、最寄りのDanfoss 代理店までご連絡ください。

#### 警告

##### 予期しない始動

周波数変換器が AC 主電源、直流電源、あるいは負荷分散に接続されている場合、モーターは思いがけなくスタートすることがあります。プログラミング、サービス、あるいは修理中の予期しない始動は、死亡、深刻な傷害、あるいは物損事故を招く恐れがあります。モーターは外部スイッチ、フィールドバスコマンド、LCP からの入力速度指令信号によって、MCT 10 設定ソフトウェアを用いたりリモート操作を介して、あるいは不具合状態のクリア後にスタートします。

予期しないモーターのスタートを防止するには：

- 周波数変換器を主電源から切り離してください。
- パラメーターのプログラミング前に、LCP 上の [Off/Reset] を押します。
- 周波数変換器を AC 主電源、直流電源、あるいは負荷分散に接続する前に、周波数変換器、モーター、運転機器は、配線及び組み立てが完了している必要があります。

### 8.2 警告と警報の種類

警告/警報タイプ	詳細
警告	警告は、警報を引き起こす異常な動作状態を示します。異常な状態が除去されると警告は停止します。
Alarm(警報)	警報は、迅速な注意喚起を必要とする障害を示します。障害は常にトリップやトリップ・ロックを作動させます。警報の後に周波数変換器をリセットしてください。 以下の4つの方法のいずれかで周波数変換器をリセットします： <ul style="list-style-type: none"> <li>• [Reset]/[Off/Reset] を押します。</li> <li>• デジタル・リセット入力コマンド。</li> <li>• シリアル通信リセット入力コマンド。</li> <li>• 自動リセット。</li> </ul>

#### トリップ

トリップ時、周波数変換器や他の装置が損傷するのを防ぐために、周波数変換器は動作をサスペンドします。トリップが発生すると、モーターはフリーランして停止します。周波数変換器のロジックは、動作を続け、周波数変換器の状態を監視します。不具合が解消されると周波数変換器はリセットできる状態になります。

#### トリップ・ロック

トリップ・ロック時、周波数変換器や他の装置が損傷するのを防ぐために、周波数変換器は動作をサスペンドします。トリップ・ロックが発生すると、モーターはフリーランして停止します。周波数変換器のロジックは、動作を続け、周波数変換器の状態を監視します。周波数変換器は、周波数変換器やその他の装置を損傷させる恐れのある深刻な障害が発生したときにのみトリップ・ロックを開始します。障害が直った後、周波数変換器をリセットする前に、入力電力をサイクルしてください。

### 8.3 警報と警告の表示

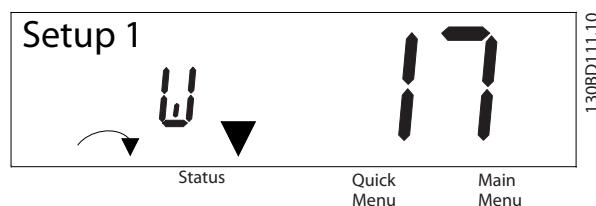


図 8.1 警告ディスプレイ

警報又はトリップ・ロック警報は、警報番号と共にディスプレイに表示されます。

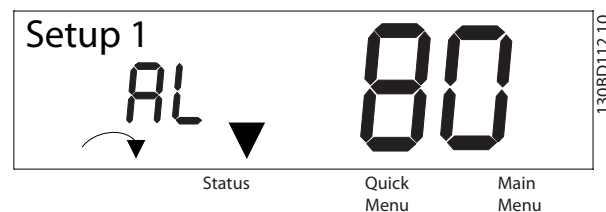


図 8.2 警報/トリップ・ロック警報

周波数変換器ディスプレイ上のテキストと警報コードに加えて、3つの状態表示ランプがあります。警告の間、警告インジケータランプが黄色に点灯します。警報の間、警報インジケータランプは赤色に点滅します。

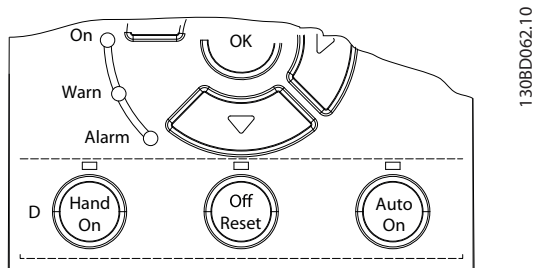


図 8.3 状態表示ランプ

## 8.4 警告と警報のリスト

表 8.1 の (X) マークは、警告や警報が発生したことを示します。

No.	詳細	警告	Alarm(警報)	トリップ・ロック	原因
2	ライブ・ゼロ・エラー	X	X	-	端子 53 または 54 の信号は、パラメーター 6-10 Terminal 53 Low Voltage、パラメーター 6-20 Terminal 54 Low Voltage および パラメーター 6-22 Terminal 54 Low Current で設定した値の 50% 未満です。
3	モーターなし	X	-	-	周波数変換器の出力にモーターが接続されていません。
4	主電源相損失 1)	X	X	X	相が電源側で損失しているか、電圧アンバランスが高すぎます。電源電圧を確認してください。
7	直流過電圧 <sup>1)</sup>	X	X	-	直流リンク電圧が制限を超えています。
8	直流電圧不足 <sup>1)</sup>	X	X	-	直流リンク電圧が電圧警告低限度より低くなっています。
9	インバーター過負荷	X	X	-	負荷が 100% を超える状態が長すぎます。
10	モーター ETR 過温度	X	X	-	100% を超える負荷で長く運転したためモーターが過熱しています。
11	モーター・サーミスター過温度	X	X	-	サーミスターまたはサーミスター接続が切断されているか、モーターが過熱しています。
12	トルク制限	X	X	-	トルクが パラメーター 4-16 Torque Limit Motor Mode または パラメーター 4-17 Torque Limit Generator Mode で設定した値を超えています。
13	過電流	X	X	X	インバーター・ピーク電流制限を超えています。電源投入時、この警報が発生した場合、電力ケーブルがモーター端子に誤って接続されていないか確認してください。
14	地絡	X	X	X	出力相からグラウンドへの放電。
16	短絡		X	X	モーター内またはモーター端子上で短絡しています。
17	コントロール・メッセージ文タイムアウト	X	X		周波数変換器への通信がありません。
25	ブレーキ抵抗器短絡	-	X	X	ブレーキ抵抗器が短絡しているため、ブレーキ機能が切断されています。
26	ブレーキ過負荷	X	X	-	ブレーキ抵抗器に伝達された電力が直近の 120 秒間に制限値を超えています。可能な修正: 低い速度または長い立ち上がり/立ち下り時間でブレーキエネルギーを減少させます。
27	ブレーキ IGBT/ブレーキ・チョッパー短絡	-	X	X	ブレーキ抵抗器が短絡しているため、ブレーキ機能が切断されています。
28	ブレーキ確認	-	X		ブレーキ抵抗器が接続されていないか、動作していません。
30	U 相損失	-	X	X	モーター相 U 損失。この相を確認してください。
31	V 相損失	-	X	X	モーター相 V 損失。この相を確認してください。
32	W 相損失	-	X	X	モーター相 W 損失。この相を確認してください。
34	フィールドバス不具合	X	X	-	プロフィバス通信障害が発生しました。
35	オプション不具合	-	X	-	フィールドバスが内部エラーを検出しています。
36	主電源異常	X	X	-	この警告 / 警報は、周波数変換器への供給電圧がパラメーター 14-11 Mains Voltage at Mains Fault で設定した値よりも低く、パラメーター 14-10 Mains Failure が [0] 機能無しに設定されていない場合にのみアクティブになります。
38	内部不具合	-	X	X	最寄の Danfoss 製品取り扱い代理店までご連絡ください。

No.	詳細	警告	Alarm(警報)	トリップ・ロック	原因
40	過負荷 T27	X	-	-	端子 27 に接続されている負荷を確認するか、短絡接続を取り除いてください。
41	過負荷 T29	-	-	-	端子 29 に接続されている負荷を確認するか、短絡接続を取り除いてください。
46	ゲートドライブ電圧不具合		X	X	
47	24 V 電源低	X	X	X	24 V 直流 が過負荷の可能性あります。
51	AMA チェック Unom 及び Inom	-	X	-	モーター電圧およびモーター電流の設定が間違っています。
52	AMA 低 Inom	-	X	-	モーター電流が低すぎます。設定を確認してください。
53	AMA 大モータ	-	X	-	AMA を動作させるには、モーターの電力サイズが大きすぎます。
54	AMA 小モーター	-	X	-	AMA を動作させるには、モーターの電力サイズが小さすぎます。
55	AMA パラメーター範囲	-	X	-	モーターのパラメーター値は、許容範囲の外にあります。AMA 自動調整は動作しません。
56	AMA 中断	-	X	-	AMA が中断されます。
57	AMA タイムアウト	-	X	-	
58	内部 AMA	-	X	-	Danfoss にお問い合わせください。
59	電流制限	X	X	-	周波数変換器過負荷。
61	エンコーダー損失	X	X	-	
63	機械的ブレーキ低	-	X	-	実際のモーター電流が、スタート遅延時間中にブレーキ解除電流値を超えませんでした。
65	コントロール・カード温度	X	X	X	コントロール・カードの切断温度は 80°C です。
67	オプション変更	-	X	-	新しいオプションが検出されたか、取り付けられているオプションが除去されました。
68	安全停止	X	X	-	STO がアクティブにされています。STO が手動再スタートモード (デフォルト) にある場合、通常動作を再開するには、24 V 直流を端子 37 及び 38 に供給して、リセット信号を送信します (フィールドバス、デジタル I/O、[Reset]/[Off Reset] キーを介して)。STO が自動再スタートモードにある場合、24 V 直流を端子 37 及び 38 に供給すると、周波数変換器は通常動作を再開します。詳細については、章 6.3 STO 試運転を参照してください。
69	電力カード温度	X	X	X	
80	ドライブがデフォルト値に初期化されました		X		手動リセット後、パラメーター設定はすべてデフォルト設定に初期化されます。
87	自動直流ブレーキ	X	-	-	周波数変換器がフリーランして、400 V ユニットで直流電圧が 830 V より高い (200 V ユニットの場合は 425 V より高い) 場合に、IT 主電源で発生します。直流リンクのエネルギーはモーターによって消費されます。この機能はパラメーター 0-07 Auto DC Braking で有効/無効にできます。
88	オプション検出	-	X	X	オプションは正常に除去されました。
95	破損ベルト	X	X	-	
120	位置コントロールの不具合	-	X	-	
188	STO 内部不具合	-	X	-	24 V 直流電源が 2 個の STO 端子 (37 及び 38) のいずれかのみ接続されているか、STO チャネルの不具合が検出されました。両方の端子が 24 V 直流電源に接続されていて、2 つの端子間のディスクレパンシー時間が 12 ms 未満であることを確認してください。障害が直らない場合、最寄りの Danfoss 代理店にご連絡ください。

No.	詳細	警告	Alarm(警報)	トリップ・ロック	原因
稼働中以外	稼働中でない	-	-	-	パラメーターはモーターが停止していないと変更できません。
エラー	誤ったパスワードが入力されました	-	-	-	パスワードで保護されたパラメーターを変更する際に誤ったパスワードを使用すると発生します。

表 8.1 警告および警報コードリスト

1) この不具合は主電源の歪みによって生じる場合があります。Danfoss ラインフィルターを取り付けるとこの問題を解決できる場合があります。

診断のため、警報メッセージ文、警告メッセージ文、及び拡張状態メッセージ文を読みだしてください。

### 8.5 トラブルシューティング

症状	考えられる原因	テスト	解決方法
モーターが動作しない	LCP 停止	[Off] (オフ) が押されているか確認します。	[Auto On] (自動オン) 又は [Hand ON] (手動オン) (動作モードによる) を押して、モーターを動作させます。
	スタート信号 (スタンバイ) の欠落	端子 18 が正しく設定されているかパラメーター 5-10 Terminal 18 Digital Input を確認します (デフォルト設定を使用)。	モーターをスタートさせるためアクティブなスタート信号を適用します。
	モーター・フリーラン信号アクティブ (フリーラン)	端子 27 が正しく設定されているかパラメーター 5-12 Terminal 27 Digital Input を確認します (デフォルト設定を使用)。	端子 27 に 24V を供給するか、この端子を [0] 動作無しにプログラム設定します。
	間違った速度指令信号ソース	以下をチェックしてください: <ul style="list-style-type: none"> <li>速度指令信号はローカル、リモート、又はバス速度指令信号?</li> <li>プリセット速度指令信号がアクティブですか?</li> <li>端子接続は正しく行われていますか?</li> <li>端子のスケーリングは正しく行われていますか?</li> <li>速度指令信号はアクティブですか?</li> </ul>	正しい設定をプログラムします。プリセット速度指令信号をパラメーターグループ 3-1* 速度指令信号でアクティブに設定します。配線が正しく行われているか確認します。端子のスケーリングを確認します。速度指令信号を確認します。
モーターが間違った方向に回転している	モーター回転制限	パラメーター 4-10 Motor Speed Direction が正しくプログラムされていることを確認してください。	正しい設定をプログラムします。
	アクティブな逆転信号	逆転コマンドがパラメーターグループ 5-1* デジタル入力において端子にプログラムされているか確認します。	逆転信号を無効にします。
	間違ったモーター相接続	パラメーター 1-06 Clockwise Direction を変更します。	



症状	考えられる原因	テスト	解決方法
モーターが最大速度に達しない	周波数制限の設定が間違っています。	パラメーター 4-14 <i>Motor Speed High Limit [Hz]</i> 及び パラメーター 4-19 <i>Max Output Frequency</i> で出力制限をチェックします。	正しい制限をプログラムします。
	速度指令入力信号が正しくスケールリングされていない	6-** <i>アナログ I/O モード</i> および パラメーター・グループ 3-1* <i>速度指令信号</i> において速度指令入力信号スケールリングを確認します。	正しい設定をプログラムします。
モーター速度が不安定	不正なパラメーター設定の可能性	すべてのモーター補償設定を含め、全モーターパラメーターの設定を確認します。閉ループ動作については、PID 設定を確認します。	パラメーター・グループ 6-** <i>アナログ I/O モード</i> の設定を確認します。
モーター動作が滑らかでない	過剰な磁化の可能性があります。	すべてのモーターパラメーターにおいて間違ったモーター設定がないか確認します。	パラメーター・グループ 1-2* <i>Mo データ</i> 、1-3* <i>調整 Mo データ</i> 、1-5* <i>負荷独立設定</i> における設定を確認します。
モーターのブレーキがきかない	ブレーキ・パラメーターの設定が間違っている可能性があります。立ち下り時間が短すぎる可能性があります。	ブレーキ・パラメーターを確認します。立ち上がり/立ち下り時間設定を確認します。	パラメーター・グループ 2-0* <i>直流ブレーキ</i> および 3-0* <i>速度指令信号リミット</i> を確認します。
電力ヒューズが切れるか遮断器がトリップする	相間が短絡	モーター又はパネルの相間が短絡します。モーターとパネルの相間が短絡していないか確認します。	検出された短絡を全て解消します。
	モーター過負荷	アプリケーションに対してモーターが過負荷状態になっています。	スタートアップ検査を実施して、モーター電流が仕様の範囲に入っているかを確認します。モーター電流が銘板の定格電流値を超えている場合、モーターは負荷を減少させない限り動作しない場合があります。アプリケーションの仕様を確認してください。
	接続が緩んでいる	事前スタートアップ・チェックを実施し、接続の緩みをチェックします。	緩んでいる接続を締めなおします。
主電源電流アンバランスが3%以上	主電源の問題(警報 4、主電源相損失の説明を参照してください)	入力電力リード線を周波数変換器の別の位置へ移動: A から B、B から C、C から A。	アンバランスなレグがワイヤによる場合、電力に問題があります。主電源を確認します。
	周波数変換器ユニットの問題	入力電力リード線を周波数変換器の別の位置へ移動: A から B、B から C、C から A。	アンバランス・レグが同じ入力端子に発生する場合、ユニットに問題があります。代理店に お問い合わせください。
モーター電流アンバランスが3%以上	モーター又はモーター配線の問題	出力モーターリード線の位置を移動: U から V、V から W、W から U。	アンバランスなレグがワイヤによる場合、モーター又はモーター配線に問題があります。モーター及びモーター配線を確認します。
	周波数変換器ユニットの問題	出力モーターリード線の位置を移動: U から V、V から W、W から U。	アンバランス・レグが同じ出力端子に発生する場合、ユニットに問題があります。代理店に お問い合わせください。

症状	考えられる原因	テスト	解決方法
騒音又は振動（例えば、ファンブレード等が騒音又は振動を一定の周波数において発生）	共振、例えば、モーター / ファンシステムにおいて。	パラメーター・グループ 4-6* 速度バイパスのパラメーターを使用して重要な周波数をバイパスします。	ノイズや振動が許容限界まで低減されているかどうかチェックします。
		パラメーター 14-03 <i>Overmodulation</i> で過変調をオフにします。	
		パラメーター 1-64 <i>Resonance Dampening</i> で共振制動を強化します。	

表 8.2 トラブルシューティング

## 9 仕様

### 9.1 電気データ

周波数変換器	HK37	HK55	HK75	H1K1	H1K5	H2K2	H3K0
シャフト出力 [kW] (代表値)	0.37	0.55	0.75	1.1	1.5	2.2	3
エンクロージャ IP20	K1	K1	K1	K1	K1	K1	K2
<b>出力電流</b>							
シャフト出力 [kW]	0.37	0.55	0.75	1.1	1.5	2.2	3
定常 (3x380~440 V) [A]	1.2	1.7	2.2	3	3.7	5.3	7.2
定常 (3x441~480 V) [A]	1.1	1.6	2.1	2.8	3.4	4.8	6.3
断続 (60 秒過負荷) [A]	1.9	2.7	3.5	4.8	5.9	8.5	11.5
定常 kVA (400 V AC) [kVA]	0.84	1.18	1.53	2.08	2.57	3.68	4.99
定常 kVA (480 V AC) [kVA]	0.9	1.3	1.7	2.5	2.8	4.0	5.2
<b>最大入力電流</b>							
定常 (3x380~440 V) [A]	1.2	1.6	2.1	2.6	3.5	4.7	6.3
定常 (3x441~480 V) [A]	1.0	1.2	1.8	2.0	2.9	3.9	4.3
断続 (60 秒過負荷) [A]	1.9	2.6	3.4	4.2	5.6	7.5	10.1
<b>追加仕様</b>							
最大ケーブル断面積 (主電源、モーター、ブレーキ、負荷分散) [mm <sup>2</sup> (AWG)]	4(12)						
定格最大負荷における推定電力損失[W] <sup>1)</sup>	20.88	25.16	30.01	40.01	52.91	73.97	94.81
重量、エンクロージャ IP20	2.3	2.3	2.3	2.3	2.3	2.5	3.6
効率 [%] <sup>2)</sup>	96.2	97.0	97.2	97.4	97.4	97.6	97.5

表 9.1 主電源 3x380~480 V AC

周波数変換器	H4K0	H5K5	H7K5	H11K	H15K	H18K	H22K
シャフト出力 [kW] (代表値)	4	5.5	7.5	11	15	18.5	22
IP20	K2	K2	K3	K4	K4	K5	K5
<b>出力電流</b>							
シャフト出力	4	5.5	7.5	11	15	18.5	22
定常 (3x380~440 V) [A]	9	12	15.5	23	31	37	42.5
定常 (3x441~480 V) [A]	8.2	11	14	21	27	34	40
断続 (60 秒過負荷) [A]	14.4	19.2	24.8	34.5	46.5	55.5	63.8
定常 kVA (400 V AC) [kVA]	6.24	8.32	10.74	15.94	21.48	25.64	29.45
定常 kVA (480 V AC) [kVA]	6.8	9.1	11.6	17.5	22.4	28.3	33.3
<b>最大入力電流</b>							
定常 (3x380~440 V) [A]	8.3	11.2	15.1	22.1	29.9	35.2	41.5
定常 (3x441~480 V) [A]	6.8	9.4	12.6	18.4	24.7	29.3	34.6
断続 (60 秒過負荷) [A]	13.3	17.9	24.2	33.2	44.9	52.8	62.3
<b>追加仕様</b>							
最大ケーブル・サイズ (主電源、モーター、ブレーキ、負荷分散) [mm <sup>2</sup> (AWG)]	4 (12)			16 (6)			
定格最大負荷における推定電力損失 [W] <sup>1)</sup>	115.5	157.54	192.83	289.53	393.36	402.83	467.52
重量エンクロージャー IP20 [kg]	3.6	3.6	4.1	9.4	9.5	12.3	12.5
効率 [%] <sup>2)</sup>	97.6	97.7	98.0	97.8	97.8	98.1	97.9

表 9.2 主電源 3x380~480 V AC

1) 電力損失の代表値は公称負荷条件のものであり、 $\pm 15\%$  以内と予想されます (電圧とケーブル条件の変化に関する公差)。

値はモーター効率 (IE2/IE3 境界線) の代表値に基づきます。モーターが低効率であれば周波数変換器の電力損失は増大し、高効率であれば電力損失は減少します。

周波数変換器冷却の寸法設定に適用。スイッチ周波数がデフォルト設定よりも高い場合は、電力損失が顕著に増加する可能性があります。LCP 及び代表的なコントロール・カードの電力消費が含まれます。追加オプションとカスタマ負荷で損失が最大 30 W 増加することがあります (但し、フルロードのコントロール・カードまたはフィールドバスの場合、通常 4W の増加のみです)。

EN 50598-2 に則った電力損失データについては、[www.danfoss.com/vltenergyefficiency](http://www.danfoss.com/vltenergyefficiency) を参照してください。。

2) 定格負荷及び定格周波数にて、50 m のシールドされたモーター・ケーブルを使用して測定されます。エネルギー効率クラスについては、章 9.4 周囲条件を参照してください。部分負荷損失については、[www.danfoss.com/vltenergyefficiency](http://www.danfoss.com/vltenergyefficiency) を参照してください。。

## 9.2 主電源 (3 相)

主電源 (L1、L2、L3):

供給端子	L1, L2, L3
供給電圧	380 - 480 V: -15% (-25%) <sup>1)</sup> ~ +10%

1) 周波数変換器は -25%の入力電圧でも運転できますが、性能が低下します。周波数変換器の最大出力電力は、-25%の入力電圧の場合 75%で、-15%の入力電圧の場合 85%です。

周波数変換器の最低定格供給電圧を 10%以上下回る主電源電圧において、最大トルクは期待できません。

供給周波数	50/60 Hz ±5%
主電源相間の一時的最大アンバランス	定格供給電圧の 3.0%
真の力率 (λ)	≥0.9 定格負荷での公称値
変位力率 (cos φ)	単一に近似 (>0.98)
入力点スイッチング電源 L1、L2、L3(電源投入) ≤7.5 kW	最大 2 回/分
入力点スイッチング電源 L1、L2、L3(電源投入) 11 - 22 kW	最大 1 回/分

ユニットは、5000 RMS 対称アンペア未満、最高 480 V を出力できる回路での使用に適しています。

## 9.3 モーター出力とモーター・データ

モーター出力 (U、V、W):

出力電圧	供給電圧の 0~100%
出力周波数	0 - 500 Hz
VVC <sup>+</sup> モードでの出力周波数	0 - 200 Hz
出力側スイッチング	無制限
立ち上がり/立ち下り時間	0.05 - 3600 s

トルク特性

始動トルク (一定トルク)	60 秒で最大 160% 1)
過負荷トルク (一定トルク)	60 秒で最大 160% 1)
始動トルク (可変トルク)	60 秒で最大 110% 1)
過負荷トルク (可変トルク)	60 秒で最大 110%
起動電流	1 秒で最大 200%
VVC <sup>+</sup> のトルク立ち上がり時間 (f <sub>sw</sub> とは別)	最大 50 ms

1) パーセントは公称トルクに関連します。

## 9.4 周囲条件

周囲条件

IP 等級	IP20
振動テスト、すべてのエンクロージャー・サイズ	1.0 g
相対湿度	5 - 95% (IEC 721-3-3; クラス 3K3 (非結露) 運転中)
周囲温度 (DPWM スイッチ・モードにて)	
- 定格低減付きの場合	最高 55°C <sup>1)</sup>
- いくらかの電力を伴うフル継続出力電流にて	最高 50 °C
- フル継続出力電流にて	最高 45 °C
フルスケール動作時の最低周囲温度	0 °C
性能低下時の最低周囲温度	-10 °C
保管/輸送時の温度	-25 ~ +65/70 °C
最大海拔高度 (定格低減なし)	1000 m
最大海拔高度 (定格低減あり)	3000 m
EMC 規格、放射	EN 61800-3, EN 61000-3-2, EN 61000-3-3, EN 61000-3-11, EN 61000-3-12, EN 61000-6-3/4, EN 55011, IEC 61800-3
EMC 規格、耐性	EN 61800-3, EN 61000-6-1/2, EN 61000-4-2, EN 61000-4-3, EN 61000-4-4, EN 61000-4-5, EN 61000-4-6, EN 61326-3-1

エネルギー効率クラス 2)

IE2

1) 以下については、デザインガイドの特殊条件を参照してください:

- 周囲温度が高い場合の定格低減。
- 高度が高い場合の定格低減。

2) 以下の項目に関する EN50598-2 に従って決定されます。

- 定格負荷
- 90% 定格周波数
- スイッチ周波数工場出荷時設定
- スイッチ・パターン工場出荷時設定

## 9.5 ケーブル仕様

ケーブル長と断面積<sup>1)</sup>

モーター・ケーブル最大長、シールド済み	50 m
モーター・ケーブル最大長、シールドなし	75 m
コントロール端子への最大断面積(フレキシブル / 剛性ワイヤ)	2.5 mm <sup>2</sup> /14 AWG
コントロール端子への最小断面積	0.55 mm <sup>2</sup> /30 AWG
最大 STO 入力ケーブル長、シールドなし	20 m

1) 電力ケーブルについては、表 9.1 ~ 表 9.2 を参照してください。

## 9.6 コントロール入力/出力とコントロールデータ

デジタル入力

端子番号	18, 19, 27 <sup>1)</sup> , 29, 32, 33
論理	PNP 又は NPN
電圧レベル	0 - 24 V 直流
電圧レベル、論理 0 PNP	<5 V 直流
電圧レベル、論理 1 PNP	>10 V 直流
電圧レベル、論理 0 NPN	>19 V 直流
電圧レベル、論理 1 NPN	<14 V 直流
入力の最大電圧	28 V 直流
パルス周波数範囲	4 - 32 kHz
(デューティ・サイクル) 最小パルス幅	4.5 ms
入力抵抗、Ri	約 4 kΩ

1) 端子 27 は出力としてもプログラムできます。

STO 入力<sup>1)</sup>

端子番号	37, 38
電圧レベル	0 - 30 V 直流
電圧レベル、低	<1.8 V 直流
電圧レベル、高	> 20 V 直流
入力の最大電圧	30 V 直流
最低入力電流 (各々のピン)	6 mA

1) STO 入力の詳細については、章 6 Safe Torque Off (STO) を参照してください。

アナログ入力

アナログ入力の数	2
端子番号	53 <sup>1)</sup> , 54
モード	電圧又は電流
モード選択	ソフトウェア
電圧レベル	0 - 10 V
入力抵抗、Ri	約 10 kΩ
最大電圧	-15 V ~ +20 V

電流レベル	0/4~20 mA (スケラブル)
入力抵抗、Ri	約 200 Ω
最大電流	30 mA
アナログ入力の分解能	11 ビット
アナログ入力の精度	最大エラー、全スケールの 0.5%
帯域幅	100 Hz

アナログ入力は、供給電圧 (PELV) などの高電圧端子から電気絶縁されています。

1) 端子 53 は電圧モードのみをサポートし、デジタル入力としても使用できます。

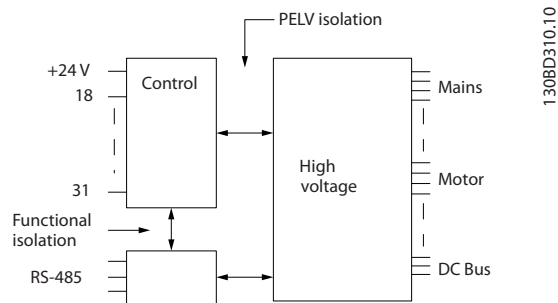


図 9.1 アナログ入力

パルス入力	
プログラマブル・パルス入力	2
端子番号パルス	29, 33
端子 29, 33 での最大周波数	32 kHz (プッシュプル駆動)
端子 29, 33 での最大周波数	5 kHz (オープン・コレクター)
端子 29, 33 での最小周波数	4 Hz
電圧レベル	デジタル入力のセクションをご参照ください。
入力の最大電圧	28 V 直流
入力抵抗、Ri	約 4 kΩ
パルス入力精度 (0.1 - 1 kHz)	最大エラー: 全スケールの 0.1%
パルス入力精度 (1 - 32 kHz)	最大エラー: 全スケールの 0.05%

デジタル出力	
プログラマブル・デジタル/パルス出力	1
端子番号	27
デジタル/周波数出力の電圧レベル	0 - 24 V
最大出力電流 (シンク又はソース)	40 mA
周波数出力時の最大負荷	1 kΩ
周波数出力時の最大容量負荷	10 nF
周波数出力時の最低出力周波数	4 Hz
周波数出力時の最大出力周波数	32 kHz
周波数出力の精度	最大エラー: 全スケールの 0.1%
周波数出力の分解能	10 ビット

1) 端子 27 は入力としてもプログラム設定できます。

デジタル出力は、供給電圧 (PELV) とその他の高電圧端子から電気絶縁されています。

アナログ出力	
プログラマブル・アナログ出力の数	1
端子番号	42
アナログ出力の電流範囲	0/4 - 20 mA
アナログ出力から共通側への最大負荷	500 Ω
アナログ出力の精度	最大エラー: 全スケールの 0.8%
アナログ出力の分解能	10 ビット

アナログ出力は供給電圧 (PELV) などの高電圧端子から電気絶縁されています。

## コントロール・カード、24 V 直流出力

端子番号	12, 13
最大負荷	100 mA

24 V 直流電源は供給電圧 (PELV) から電気絶縁されていますが、アナログ及びデジタル入出力と同じ電位がありません。

## コントロール・カード、+10 V 直流出力

端子番号	50
出力電圧	10.5 V $\pm$ 0.5 V
最大負荷	15 mA

10 V 直流電源は供給電圧 (PELV) などの高電圧端子から電気絶縁されています。

## コントロール・カード、RS-485 シリアル通信

端子番号	68 (P, TX+, RX+)、69 (N, TX-, RX-)
端子番号 61	端子 68 と 69 に共通

RS485 シリアル通信回路は供給電圧 (PELV) から電気絶縁されています。

## リレー出力

プログラマブル・リレー出力	1
リレー 01	01 - 03 (NC), 01 - 02 (NO)
01 - 02 (NO) の最大端子負荷 (AC-1) <sup>1)</sup> (抵抗負荷)	250 V AC、3 A
01 - 02 (NO) の最大端子負荷 (AC-15) <sup>1)</sup> (誘導負荷 @ $\cos\phi$ 0.4)	250 V 交流、0.2 A
01 - 02 (NO) の最大端子負荷 (DC-1) <sup>1)</sup> (抵抗負荷)	30 V 直流、2 A
01 - 02 (NO) の最大端子負荷 (DC-13) <sup>1)</sup> (誘導負荷)	24 V 直流、0.1 A
01 - 03 (NC) の最大端子負荷 (AC-1) <sup>1)</sup> (抵抗負荷)	250 V AC、3 A
01 - 03 (NO) の最大端子負荷 (AC-15) <sup>1)</sup> (誘導負荷 @ $\cos\phi$ 0.4)	250 V 交流、0.2 A
01 - 03 (NC) の最大端子負荷 DC-1) <sup>1)</sup> (抵抗負荷)	30 V 直流、2 A
01 - 03 (NC)、01 - 02 (NO) の最大端子負荷	24 V 直流 10 mA、24 V AC 20 mA

1) IEC 60947 パート 4 及び 5

リレー接点は、補強絶縁により他の回路から電気絶縁されています。

## コントロール・カード性能

スキャン間隔	1 ms
--------	------

## コントロール特性

出力周波数 0~500 Hz での分解能	$\pm$ 0.003 Hz
システム応答時間 (端子 18、19、27、29、32、33)	$\leq$ 2 ms
速度コントロール範囲 (開ループ)	同期速度の 1:100
速度精度 (開ループ)	通常速度の $\pm$ 0.5%
速度精度 (閉ループ)	通常速度の $\pm$ 0.1%

すべてのコントロール特性は、4 極非同期モーターに基づいています。



## 9.7 接続の締め付けトルク

電氣的接続を締め付ける際は、正しいトルクを使用するようにしてください。トルクが低すぎたり、高すぎたりすると、電氣的接続の問題を引き起こすことがあります。正しいトルクを確保するには、トルクレンチを使用してください。

エンクロージャーのタイプ	電力 [kW]	トルク [Nm]					
		主電源	モーター	直流接続	ブレーキ	接地	コントロール/リレー
K1	0.37 - 2.2	0.8	0.8	0.8	0.8	3	0.5
K2	3.0 - 5.5	0.8	0.8	0.8	0.8	3	0.5
K3	7.5	0.8	0.8	0.8	0.8	3	0.5
K4	11 - 15	1.2	1.2	1.2	1.2	1.6	0.5
K5	18.5 - 22	1.2	1.2	1.2	1.2	1.6	0.5

表 9.3 締め付けトルク

## 9.8 ヒューズと遮断器

供給側では、周波数変換器(初回故障)内でコンポーネントが破損した場合にサービス担当者や機器を怪我や損傷から保護するため、ヒューズ及び / 又は遮断器を使用してください。

### 分岐回路の保護

設置(スイッチ装置、機械などを含む)に関するすべての分岐回路を国内/国際規則に則って短絡及び過電流から保護する必要があります。

#### 注記

推奨事項は、UL の分岐回路保護を対象としていません。

表 9.4 には、試験済みの推奨ヒューズと遮断器が記載されています。

#### 警告

##### 人身事故や設備損害の危険

誤動作が発生した場合や推奨事項に従っていない場合、怪我および周波数変換器やその他の装置への損傷を引き起こす恐れがあります。

- 推奨事項に従ってヒューズを選択してください。周波数変換器内部の損傷を最小限に抑えることができます。

#### 注記

IEC 60364 (CE) に準拠させるために、ヒューズ及び遮断器、もしくはそのいずれかを必ず使用してください。

Danfoss は、周波数変換器電圧定格に応じて、5000 Arms (同期)、380 - 480 V を供給できる回路に、表 9.4 のヒューズと遮断器を使用するよう推奨します。適切なヒューズ及び遮断器、もしくはそのいずれかにより、周波数変換器短絡電流定格 (SCCR) は 5000 Arms になります。

エンクロージャー サイズ	電力 [kW]	CE 準拠ヒューズ	LVD 遮断器
K1	0.37 - 2.2	gG-10	PKZM0-16
K2	3.0 - 5.5	gG-25	PKZM0-20
K3	7.5	gG-32	PKZM0-25
K4	11 - 15	gG-50	
K5	18.5 - 22	gG-80	

表 9.4 CE ヒューズ、380-480 V

## 9.9 エンクロージャー・サイズ、電力規格、寸法

寸法、および上部及び下部の実装穴については、図 3.2 をご参照ください。

電力サイズ [kW]	エンクロージャー・サイズ	K1					K2			K3	K4		K5	
		0.37	0.55	0.75	1.1	1.5	2.2							
電力サイズ [kW]	単相 200 - 240 V	0.37	0.55	0.75	1.1	1.5	2.2			-	-		-	
	3 相 200 - 240 V	0.37	0.55	0.75	1.1	1.5	2.2			3.7	-		-	
	3 相 380 - 480 V	0.37	0.55	0.75	1.1	1.5	2.2	3	4	5.5	7.5	11	15	18.5
寸法 [mm]	高さ A	210					272.5			272.5	317.5		410	
	幅 B	75					90			115	133		150	
	奥行き C	168					168			168	245		245	
実装穴	a	198					260			260	297.5		390	
	b	60					70			90	105		120	
	c	5					6.4			6.5	8		7.8	
	d	9					11			11	12.4		12.6	
	e	4.5					5.5			5.5	6.8		7	
	f	7.3					8.1			9.2	11		11.2	

表 9.5 エンクロージャー・サイズ、電力規格、寸法

## 10 付属資料

### 10.1 記号、略語と標準

°C	摂氏温度
AC	交流
AEO	自動エネルギー最適化
AWG	アメリカ式ワイヤ規格
AMA	自動モーター適合
DC	直流
EMC	電磁環境適合性
ETR	電子サーマル・リレー
fM, N	公称モーター周波数
FC	周波数変換器
I <sub>INV</sub>	定格インバーター出力電流
I <sub>LIM</sub>	電流制限
I <sub>M, N</sub>	公称モーター電流
I <sub>VLT, MAX</sub>	最大出力電流
I <sub>VLT, N</sub>	周波数変換器から供給される定格出力電流
IP	IP 保護
LCP	ローカル・コントロール・パネル
MCT	動作コントロール・ツール
n <sub>s</sub>	同期モーター速度
P <sub>M, N</sub>	公称モーター電力
PELV	超低電圧保護
PCB	プリント回路基板
PM モーター	永久磁石モーター
PWM	パルス幅変調
RPM	毎分回転数
STO	Safe Torque Off
T <sub>LIM</sub>	トルク制限
U <sub>M, N</sub>	公称モーター電圧

表 10.1 記号と略語

#### 用例

- 寸法の単位は全て [mm] です。
- 星印(\*)は、パラメーターのデフォルトオプションを示します。
- 番号付けされたリストは手順を示します。
- 簡条書きリストはその他の情報を示しています。
- イタリック体の文字は以下を示します：
  - 相互参照
  - リンク
  - パラメーター名

### 10.2 パラメーター・メニュー構造

0-0*	Operation/Display	*[0]	>No copy	[2]	>Enable Reduced AMI<	[1]	>Thermistor warning<	3-18	Relative Scaling Reference Resource
0-0*	Basic Settings	[1]	>Copy from setup 1<	1-3*	Adv. Motor Data I	[2]	>Thermistor trip<	3-4*	Ramp 1
0-01	Language	[2]	>Copy from setup 2<	1-30	Stator Resistance (Rs)	[3]	>ETR warning 1<	3-40	Ramp 1 Type
0-03	Regional Settings	[9]	>Copy from Factory setup<	1-31	Rotor Resistance (Rr)	[4]	>ETR trip 1<	*[0]	>LineAr<
0-04	Operating State at Power-up	0-6*	Password	1-33	Stator Leakage Reactance (Xl)	1-93	Thermistor Source	[1]	>Sine Ramp<
0-06	GridType	0-60	Main Menu Password	1-35	Main Reactance (Xh)	2-2*	Brakes	[2]	>Sine 2 Ramp<
[10]	>380-440V/50Hz/IT-grid<	1-0*	Load and Motor	1-37	d-axis Inductance (Ld)	2-0*	DC-Brake	3-41	Ramp 1 Ramp Up Time
[11]	>380-440V/50Hz/Delta<	1-00	General Settings	1-38	q-axis Inductance (Lq)	2-00	DC Hold/Motor Preheat Current	3-42	Ramp 2 Ramp Down Time
[12]	>380-440V/50Hz<	1-00	Configuration Mode	1-39	Motor Poles	2-01	DC Brake Current	>0.05-3600 s< * Size related	
[20]	>440-480V/50Hz/IT-grid<	[10]*	>Open Loop<	1-4*	Adv. Motor Data II	2-02	DC Brake Time	3-5*	Ramp 2
[21]	>440-480V/50Hz/Delta<	[1]	>Speed closed loop<	1-40	Back EMF at 1000 RPM	2-04	DC Brake Cut In Speed	3-50	Ramp 2 Type
[22]	>440-480V/50Hz<	[2]	>Torque closed loop<	1-42	Motor Cable Length	2-06	Parking Current	3-51	Ramp 2 Ramp Up Time
[110]	>380-440V/60Hz/IT-grid<	[3]	>Process Closed Loop<	1-43	Motor Cable Length Feet	2-07	Parking Time	3-52	Ramp 2 Ramp Down Time
[111]	>380-440V/60Hz/Delta<	[4]	>Torque open loop<	1-5*	Load Indep. Setting	2-1*	Brake Energy Funct.	3-6*	Ramp 3
[112]	>380-440V/60Hz<	[6]	>Surface Winder<	1-50	Motor Magnetisation at Zero Speed	2-10	Brake Function	3-60	Ramp 3 Type
[120]	>440-480V/60Hz/IT-grid<	[7]	>Extended PID Speed OL<	1-52	Min Speed Normal Magnetising [Hz]	*[0]	>Off<	3-61	Ramp 3 Ramp up Time
[121]	>440-480V/60Hz/Delta<	[10]	>Motor Control Principle	1-56	U/f Characteristic - U	[1]	>Resistor brake<	3-62	Ramp 3 Ramp down Time
[122]	>440-480V/60Hz<	[1]	>U/f<	1-56	U/f Characteristic - F	[2]	>AC brake<	3-7*	Ramp 4
0-1*	Set-up Operations	*[1]	>WVC<	1-6*	Load Depen. Setting	2-14	Brake voltage reduce	3-70	Ramp 4 Type
0-10	Active Set-up	*[0]	>Torque Characteristics	1-60	Low Speed Load Compensation	2-16	AC Brake, Max current	3-72	Ramp 4 Ramp up Time
[1]	>Set-up 1<	[1]	>Constant torque<	1-61	High Speed Load Compensation	2-17	Over-voltage Control	3-8*	Other Ramps
[2]	>Set-up 2<	[2]	>Variable Torque<	1-62	Slip Compensation	*[0]	>Disabled<	3-80	Jog Ramp Time
[9]	>Multi Set-up<	1-06	Clockwise Direction	1-63	Slip Compensation Time Constant	[1]	>Enabled (not at stop)<	3-81	Quick Stop Ramp Time
0-11	Programming Set-up	1-08	Motor Control Bandwidth	1-64	Resonance Dampening	[2]	>Enabled<	3-9*	Digital Potentiometer
0-12	Link Setups	1-1*	Motor Selection	1-65	Resonance Dampening Time Constant	2-19	Over-voltage Gain	3-90	Step Size
0-14	Readout: Edit Set-ups / Channel	1-10	Motor Construction	1-66	Min. Current at Low Speed	2-2*	Mechanical Brake	3-92	Power Restore
0-16	Application Selection	1-14	Damping Gain	1-7*	Start Adjustments	2-20	Release Brake Current	3-93	Maximum Limit
[1]	>Simple Process Close Loop<	1-15	Low Speed Filter Time Const.	1-71	Start Delay	2-22	Activate Brake Speed [Hz]	3-94	Minimum Limit
[2]	>Local/Remote<	1-16	High Speed Filter Time Const.	1-72	Start Function	3-3*	Reference / Ramps	3-95	Ramp Delay
[3]	>Speed Open Loop<	1-17	Voltage filter time const.	[0]	>DC Hold/delay time<	3-0*	Reference Range	3-96	Maximum Limit Switch Reference
[4]	>Simple Speed Close Loop<	1-2*	Motor Data	[1]	>DC-Brake/delay time<	*[0]	>Min - Max<	4-1*	Motor Limits
[5]	>Multi Speed<	[2]	>0.12 kW - 0.16 hp<	[2]	>Coast/delay time<	[1]	>Max - +Max<	4-1*	Limits / Warnings
[6]	>OEG Function<	[3]	>0.18 kW - 0.25 hp<	[3]	>Start speed cw<	3-01	Reference/Feedback Unit	[0]	>Clockwise<
0-2*	LCP Display	[4]	>0.25 kW - 0.33 hp<	[4]	>Horizontal operation<	3-02	Minimum Reference	*[2]	>Both directions<
0-20	Display Line 1.1 Small	[5]	>0.37 kW - 0.5 hp<	[5]	>WVC+ clockwise<	3-03	Maximum Reference	4-12	Motor Speed Low Limit [Hz]
0-21	Display Line 1.2 Small	[6]	>0.55 kW - 0.75 hp<	1-73	Flying Start	3-04	Reference Function	4-14	Motor Speed High Limit [Hz]
0-22	Display Line 1.3 Small	[7]	>0.75 kW - 1 hp<	[1]	>Disabled<	*[0]	>Sum<	4-16	Torque Limit Motor Mode
0-23	Display Line 2 Large	[8]	>1.1 kW - 1.5 hp<	[2]	>Enabled<	[1]	>External/Preset<	4-17	Torque Limit Generator Mode
0-24	Display Line 3 Large	[9]	>1.5 kW - 2 hp<	[3]	>Enabled Always<	3-1*	References	4-18	Current Limit
0-3*	LCP Custom Readout	[10]	>2.2 kW - 3 hp<	[4]	>Enab. Always Ref. Dir.<	3-10	Preset Reference	4-19	Max Output Frequency
0-30	Custom Readout Unit	[11]	>3 kW - 4 hp<	[1]	>Start Speed [Hz]	3-11	Jog Speed [Hz]	4-2*	Limit Factors
0-31	Custom Readout Min Value	[12]	>3.7 kW - 5 hp<	1-75	Start Speed [Hz]	3-12	Catch up/slow Down Value	4-20	Torque Limit Factor Source
0-32	Custom Readout Max Value	[13]	>4 kW - 5.4 hp<	1-76	Start Current	3-13	Preset Relative Reference	4-21	Speed Limit Factor Source
0-37	Display Text 1	[14]	>5.5 kW - 7.5 hp<	1-78	Compressor Start Max Speed [Hz]	3-14	Reference 1 Source	4-22	Break Away Boost
0-38	Display Text 2	[15]	>7.5 kW - 10 hp<	1-79	Compressor Start Max Time to Trip	3-15	>No function<	4-3*	Motor Fb Monitor
0-39	Display Text 3	[16]	>11 kW - 15 hp<	1-80	Stop Adjustments	[0]	>Analog Input 53<	4-30	Motor Feedback Loss Function
0-40	[Hand on] Key on LCP	[17]	>15 kW - 20 hp<	*[0]	>Function at Stop	[1]	>Analog Input 54<	4-31	Motor Feedback Speed Error
0-42	[Auto on] Key on LCP	[18]	>22 kW - 30 hp<	[1]	>Coast<	[2]	>Frequency input 29<	4-32	Motor Feedback Loss Timeout
0-44	[Off/Reset] Key on LCP	[19]	>25 kW - 34 hp<	[3]	>DC hold / Motor Preheat<	[7]	>Frequency input 33<	4-4*	Adj. Warnings 2
0-5*	Copy/Save	1-22	Motor Voltage	1-82	Pre-magnetizing<	[8]	>Local bus reference<	4-40	Warning Freq. Low
0-50	LCP Copy	1-23	Motor Frequency	1-88	AC Brake Gain	[11]	>Digital pot.meter<	4-41	Warning Freq. High
*[0]	>No copy<	1-24	Motor Current	1-90	Motor Thermal Protection	[32]	>Bus PCD<	4-42	Adjustable Temperature Warning
[1]	>All to LCP<	1-25	Motor Nominal Speed	*[0]	>No protection<	3-16	Reference 2 Source	4-5*	Adj. Warnings
[2]	>All from LCP<	1-26	Motor Cont. Rated Torque	1-90	Motor Thermal Protection	3-17	Reference 3 Source	4-50	Warning Current Low
[3]	>Size indep. from LCP<	*[0]	>Off<	[1]	>Enable Complete AMI<			4-51	Warning Current High
0-51	Set-up Copy	[1]	>Enable Complete AMI<						



4-54	Warning Reference Low	[72]	>PID error inverse<	[31]	>Relay 123<	*[9]	>Alarm<	[172]	>Position Control Fault<
4-55	Warning Reference High	[73]	>PID reset I part<	[32]	>Mech brake ctrl<	[10]	>Alarm or warning<	[173]	>Position Mech Brake<
4-56	Warning Feedback Low	[74]	>PID enable<	[36]	>Control word bit 11<	[11]	>At torque limit<	[190]	>Safe Function active <
4-57	Warning Feedback High	[150]	>Go To Home<	[37]	>Control word bit 12<	[12]	>Out of current range<	[193]	>Sleep Mode<
4-58	Missing Motor Phase Function	[151]	>Home Ref. Switch<	[40]	>Out of ref range<	[13]	>Below current, low<	[194]	>Broken Belt Function<
<b>4-6*</b>	<b>Speed Bypass</b>	[155]	>HW Limit Positive Inv<	[41]	>Below reference, low<	[14]	>Above current, high<	[239]	STO function fault
4-61	Bypass Speed From [Hz]	[156]	>HW Limit Negative Inv<	[42]	>Above ref, high<	[15]	>Out of frequency range<	5-41	On Delay, Relay
4-63	Bypass Speed To [Hz]	[157]	>Pos. Quick Stop Inv<	[43]	>Extended PID Limit<	[16]	>Below frequency, low<	5-42	Off Delay, Relay
<b>5-*</b>	<b>Digital In/Out</b>	[160]	>Go To Target Pos<	[45]	>Bus ctrl.<	[17]	>Above frequency, high<	<b>5-5*</b>	<b>Pulse Input</b>
<b>5-0*</b>	<b>Digital I/O mode</b>	[162]	>Pos. Idx Bit0<	[46]	>Bus control, timeout: On<	[18]	>Out of feedb. range<	5-50	Term. 29 Low Frequency
5-00	Digital I/O Mode	[163]	>Pos. Idx Bit1<	[47]	>Bus control, timeout: Off<	[19]	>Below feedback, low<	5-51	Term. 29 High Frequency
*[0]	>PNP<	[164]	>Pos. Idx Bit2<	[55]	>Pulse output <	[20]	>Above feedback, high<	5-52	Term. 29 Low Ref./Feedb. Value
[1]	>NPN<	[171]	>Limit switch ccw inverse<	[56]	>Heat sink cleaning warning, high<	[21]	>Thermal warning<	5-53	Term. 29 High Ref./Feedb. Value
5-01	Terminal 27 Mode	[172]	>Limit switch cw inverse<	[60]	>Comparator 0<	[22]	>Ready, no thermal warning<	5-55	Term. 33 Low Frequency
5-02	Terminal 29 Mode	5-11	Terminal 19 Digital Input	[61]	>Comparator 1<	[23]	>Remote, ready, no TW<	5-56	Term. 33 High Frequency
<b>5-1*</b>	<b>Digital Inputs</b>	5-12	Terminal 27 Digital Input	[62]	>Comparator 2<	[24]	>Ready, no over/under voltage<	5-57	Term. 33 Low Ref./Feedb. Value
5-10	Terminal 18 Digital Input	5-13	Terminal 29 Digital Input	[63]	>Comparator 3<	[26]	>Reverse<	5-58	Term. 33 High Ref./Feedb. Value
[0]	>No operation<	[32]	Pulse time based	[64]	>Comparator 4<	[27]	>Bus OK<	<b>5-6*</b>	<b>Pulse Output</b>
[1]	>Reset<	[82]	Encoder input B	[65]	>Comparator 5<	[28]	>Torque limit & stop<	5-60	Terminal 27 Pulse Output
[2]	>Coast inverse<	5-14	Terminal 32 Digital Input	[70]	>Logic rule 0<	[29]	>Brake, no brake warning<		Variable
[3]	>Coast and reset inv<	5-15	Terminal 33 Digital Input	[71]	>Logic rule 1<	[30]	>Brake ready, no fault<	*[0]	>No operation<
[4]	>Quick stop inverse<	[32]	Pulse time based	[72]	>Logic rule 2<	[31]	>Brake fault (IGBT)<	[45]	>Bus ctrl.<
[5]	>DC-brake inverse<	[81]	Encoder input A	[73]	>Logic rule 3<	[32]	>Mech brake ctrl<	[48]	>Bus ctrl., timeout<
[6]	>Stop inverse<	5-19	Terminal 37/38 SAFE STOP	[74]	>Logic rule 4<	[37]	>Control word bit 11<	[100]	>Output frequency<
*[8]	>Start<	[1]	>Safe Stop Alarm<	[75]	>Logic rule 5<	[36]	>Control word bit 12<	[101]	>Reference<
[9]	>Latched start<	[1]	>Warning<	[80]	>SL digital output A<	[40]	>Out of ref range<	[102]	>Process Feedback<
[10]	>Reversing<	<b>5-3*</b>	<b>Digital Outputs</b>	[81]	>SL digital output B<	[41]	>Below reference, low<	[103]	>Motor Current<
[11]	>Start reversing<	5-30	Terminal 27 Digital Output	[82]	>SL digital output C<	[42]	>Above ref, high<	[104]	>Torque rel to limit<
[12]	>Enable start forward<	*[10]	>No operation<	[83]	>SL digital output D<	[45]	>Bus ctrl.<	[105]	>Torq relate to rated<
[13]	>Enable start reverse<	[1]	>Control Ready<	[91]	>Encoder emulate output A<	[46]	>Bus control, timeout: On<	[106]	>Power<
[14]	>Jog<	[2]	>Drive ready<	[160]	>No alarm<	[47]	>Heat sink cleaning warning, high<	[107]	>Speed<
[15]	>Preset reference on<	[4]	>Stand-by/rem ctrl<	[161]	>Running reverse <	[56]	>Comparator 0<	[109]	>Max Out Freq<
[16]	>Preset ref bit 0<	[5]	>Running/no warning<	[165]	>Local ref active <	[60]	>Comparator 1<	[113]	>Ext. Closed Loop 1<
[17]	>Preset ref bit 1<	[6]	>Running/no warning<	[166]	>Remote ref active<	[61]	>Comparator 2<	5-62	Pulse Output Max Freq 27
[18]	>Preset ref bit 2<	[7]	>Run in range/no warn<	[167]	>Start command activ<	[62]	>Comparator 3<	<b>5-7*</b>	<b>24V Encoder Input</b>
[19]	>Freeze reference<	[8]	>Run on ref/no warn<	[168]	>Drive in hand mode<	[63]	>Comparator 4<	5-70	Term 32/33 Pulses Per Revolution
[20]	>Freeze output<	[9]	>Alarm<	[169]	>Drive in auto mode<	[64]	>Comparator 5<	5-71	Term 32/33 Encoder Direction
[21]	>Speed up<	[10]	>Alarm or warning<	[170]	>Homing Completed<	[65]	>Logic rule 0<	<b>5-9*</b>	<b>Bus Controlled</b>
[22]	>Speed down<	[11]	>At torque limit<	[171]	>Target Position Reached<	[66]	>Logic rule 1<	5-90	Digital & Relay Bus Control
[23]	>Set-up select bit 0<	[12]	>Out of current range<	[172]	>Position Control Fault<	[70]	>Logic rule 2<	5-93	Pulse Out 27 Bus Control
[24]	>Set-up select bit 1<	[13]	>Below current, low<	[173]	>Position Mech Brake<	[71]	>Logic rule 3<	5-94	Pulse Out 27 Timeout Preset
[26]	>Precise stop inverse<	[14]	>Above current, high<	[190]	>Safe Function active <	[72]	>Logic rule 4<	<b>6-*</b>	<b>Analog In/Out</b>
[28]	>Catch up<	[15]	>Out of frequency range<	[193]	>Sleep Mode<	[73]	>Logic rule 5<	<b>6-0*</b>	<b>Analog I/O Mode</b>
[29]	>Slow down<	[16]	>Below frequency, low<	[194]	>Broken Belt Function<	[74]	>Logic rule 0<	6-00	Live Zero Timeout Time
[34]	>Ramp bit 0<	[17]	>Above frequency, high<	[239]	STO function fault	[75]	>Logic rule 1<	*[0]	>Off<
[35]	>Ramp bit 1<	[18]	>Out of feedb. range<	5-34	On Delay, Digital Output	[80]	>SL digital output A<	[1]	>Freeze output<
[40]	>Latched precise start<	[19]	>Below feedback, low<	5-35	Off Delay, Digital Output	[81]	>SL digital output B<	[2]	>Stop<
[44]	>Latched prec stop inv<	[20]	>Above feedback, high<	<b>5-4*</b>	<b>Relays</b>	[82]	>SL digital output C<	[3]	>Jogging<
[51]	>External Interlock<	[21]	>Thermal warning<	5-40	Function Relay	[83]	>SL digital output D<	[4]	>Max. speed<
[55]	>DigIPot increase<	[22]	>Ready, no thermal warning<	[0]	>No operation<	[160]	>No alarm<	[5]	>Stop and trip<
[56]	>DigIPot decrease<	[23]	>Remote, ready, no TW<	[1]	>Control Ready<	[161]	>Running reverse <	<b>6-1*</b>	<b>Analog Input 53</b>
[57]	>DigIPot clear<	[24]	>Ready, no over/under voltage<	[2]	>Drive ready<	[165]	>Local ref active <	6-10	Terminal 53 Low Voltage
[58]	>DigIPot Hoist<	[25]	>Reverse<	[3]	>Drive rdy/rem ctrl<	[166]	>Remote ref active<	>0-10 V< *0.07 V	Terminal 53 High Voltage
[60]	>Counter A (up)<	[26]	>Bus OK<	[4]	>Stand-by/no warning<	[167]	>Start command activ<	>0-10 V< *10 V	Terminal 53 Low Ref./Feedb. Value
[61]	>Counter A (down)<	[27]	>Torque limit & stop<	[5]	>Running<	[168]	>Drive in hand mode<	6-11	Terminal 53 High Voltage
[62]	>Reset Counter A<	[28]	>Brake, no brake warning<	[6]	>Running/no warning<	[169]	>Drive in auto mode<	6-14	Terminal 53 Low Ref./Feedb. Value
[63]	>Counter B (up)<	[29]	>Brake ready, no fault<	[7]	>Run in range/no warn<	[170]	>Homing Completed<		
[64]	>Counter B (down)<	[30]	>Brake fault (IGBT) <	[8]	>Run on ref/no warn<	[171]	>Target Position Reached<		
[65]	>Reset Counter B<								



6-15	Terminal 53 High Ref./Feedb. Value	7-22	Process CL Feedback 2 Resource	8-04	Control Timeout Function	9-18	Node Address	12-80	FTP Server
6-16	Terminal 53 Filter Time Constant	7-30	Process PID Ctrl. Inverse	8-07	Diagnosis Trigger	9-19	Drive Unit System Number	12-81	HTTP Server
6-18	Terminal 53 Digital Input	*[0]	Normal	8-10	Control Word Profile	9-22	Telegram Selection	12-82	SMTP Service
6-19	Terminal 53 mode	[1]	>Inverse<	8-14	Configurable Control Word CTW	9-23	Parameters for Signals	12-89	Transparent Socket Channel Port
*[1]	>Voltage mode<	[1]	>Invert<	8-19	Product Code	9-27	Parameter Edit	12-9* <b>Advanced Ethernet Services</b>	
[6]	>Digital input<	7-31	Process PID Anti Windup	8-30	Protocol	9-44	Process Control	12-90	Cable Diagnostics
6-20	Terminal 54 Low Voltage	*[1]	>On<	*[0]	>FC<	9-45	Fault Code	12-91	Auto Cross Over
6-21	Terminal 54 High Voltage	7-32	Process PID Start Speed	[2]	>Modbus RTU<	9-47	Fault Number	12-92	IGMP Snooping
6-22	Terminal 54 Low Current	>0 - 6000 rpm< #0 rpm	>0 - 6000 rpm< #0 rpm	8-31	Address	9-52	Fault Situation Counter	12-93	Cable Error Length
6-23	Terminal 54 High Current	Process PID Proportional Gain	Process PID Proportional Gain	8-32	Baud Rate	9-53	Profibus Warning Word	12-94	Broadcast Storm Filter
6-24	Terminal 54 Low Ref./Feedb. Value	>0.00 - 10.00< #0.01	>0.00 - 10.00< #0.01	[0]	>2400 Baud<	9-63	Actual Baud Rate	12-96	Port Config
6-25	Terminal 54 High Ref./Feedb. Value	Process PID Integral Time	Process PID Integral Time	[1]	>4800 Baud<	9-64	Device Identification	12-98	Interface Counters
6-26	Terminal 54 Filter Time Constant	>0.10-9999.00 s< #9999.00 s	>0.10-9999.00 s< #9999.00 s	*[2]	>9600 Baud<	9-65	Profile Number	13-99	Media Counters
6-29	Terminal 54 mode	Process PID Differentiation Time	Process PID Differentiation Time	[3]	>19200 Baud<	9-67	Control Word 1	13-0* <b>SLC Settings</b>	
[0]	>Current mode<	>0.00-20.00 s< #0.00 s	>0.00-20.00 s< #0.00 s	[4]	>38400 Baud<	9-68	Status Word 1	13-00	SL Controller Mode
*[1]	>Voltage mode<	Process PID Diff. Gain Limit	Process PID Diff. Gain Limit	[5]	>57600 Baud<	9-71	Profibus Save Data Values	*[0]	>Off<
6-9* <b>Analog/Digital Output 42</b>		Process PID Feed Forward Factor	Process PID Feed Forward Factor	[6]	>76800 Baud<	9-72	ProfibusDriveReset	[1]	>On<
6-90	Terminal 42 Mode	On Reference Bandwidth	On Reference Bandwidth	[7]	>115200 Baud<	9-75	D0 Identification	[0]	>False<
6-91	Terminal 42 Analog Output	7-44	Adv. Process PID I	8-33	Parity / Stop Bits	9-80	Defined Parameters (1)	[1]	>True<
6-92	Terminal 42 Digital Output	7-40	Process PID I-part Reset	[0]	>Even Parity, 1 Stop Bit<	9-81	Defined Parameters (2)	[2]	>Running<
6-93	Terminal 42 Output Min Scale	7-41	Process PID Output Neg. Clamp	[1]	>Odd Parity, 1 Stop Bit<	9-82	Defined Parameters (3)	[3]	>In range<
6-94	Terminal 42 Output Max Scale	7-42	Process PID Output Pos. Clamp	[2]	>No Parity, 1 Stop Bit<	9-83	Defined Parameters (4)	[4]	>On reference<
6-96	Terminal 42 Output Bus Control Drive Type	7-43	Process PID Gain Scale at Min. Ref.	[3]	>No Parity, 2 Stop Bits<	9-84	Defined Parameters (5)	[7]	>Out of current range<
7-00	Speed PID Feedback Source	7-44	Process PID Gain Scale at Max. Ref.	8-35	Minimum Response Delay	9-90	Changed Parameters (1)	[8]	>Below I low<
[1]	>24V encoder<	*[0]	No function<	8-36	Maximum Response Delay	9-91	Changed Parameters (2)	[9]	>Above I high<
[6]	>Analog Input 53<	[1]	>Analog Input 53<	8-37	FX MC protocol set	9-92	Changed Parameters (3)	[16]	>Thermal warning<
[7]	>Analog Input 54<	[2]	>Analog Input 54<	8-42	PCD Write Configuration	9-93	Changed Parameters (4)	[17]	>Mains out of range<
[8]	>Frequency input 29<	[7]	>Frequency input 29<	8-43	PCD Read Configuration	9-94	Changed Parameters (5)	[18]	>Reversing<
[9]	>Frequency input 33<	[8]	>Frequency input 33<	8-50	Coasting Select	9-99	Profibus Revision Counter	[19]	>Warning<
*[20]	>None<	[11]	>Local bus reference<	8-51	Quick Stop Select	10-04	Node ID	[20]	>Alarm (trip)<
7-02	Speed PID Proportional Gain	[32]	>Bus PCD<	8-52	DC Brake Select	10-01	Baud Rate Select	[21]	>Alarm (trip lock)<
7-03	Speed PID Integral Time	7-46	Process PID Feed Fwd Normal/ Inv. Ctrl.	8-53	Start Select	10-02	Node ID	[22]	>Comparator 0<
7-04	Speed PID Differentiation Time	7-48	PCD Feed Forward	8-54	Reversing Select	10-05	Readout Transmit Error Counter	[23]	>Comparator 1<
7-05	Speed PID Diff. Gain Limit	7-49	Process PID Output Normal/ Inv. Ctrl.	8-55	Set-up Select	10-06	Readout Receive Error Counter	[24]	>Comparator 2<
7-06	Speed PID Lowpass Filter Time	7-50	Adv. Process PID II	8-56	Preset Reference Select	10-33	Store Always	[25]	>Comparator 3<
7-07	Speed PID Feedback Gear Ratio	7-51	Process PID Extended PID	8-57	Profidrive OFF2 Select	10-31	Store Data Values	[26]	>Logic rule 0<
7-08	Speed PID Feed Forward Factor	7-52	Process PID Feed Fwd Gain	8-79	Protocol Firmware Version	12-00	IP Address	[27]	>Logic rule 1<
7-1* <b>Torque PID Ctrl.</b>		7-53	Process PID Feed Fwd Ramp up	8-80	FC Port Diagnostics	12-01	IP Address	[33]	>Digital input DI18<
7-12	Torque PID Proportional Gain	7-55	Process PID Feed Fwd Ramp down	8-81	Bus Error Count	12-02	Subnet Mask	[34]	>Digital input DI19<
7-13	Torque PID Integration Time	7-56	Process PID Ref. Filter Time	8-82	Slave Messages Rcvd	12-03	Default Gateway	[35]	>Digital input DI27<
7-20	Process CL Feedback 1 Resource	7-57	Process PID Fb. Filter Time	8-83	Slave Error Count	12-04	DHCP Server	[36]	>Digital input DI29<
*[0]	No function<	7-60	Feedback 1 Conversion	8-84	Slave Messages Sent	12-05	Lease Expires	*[39]	>Start command<
[1]	>Analog Input 53<	*[0]	>Linear<	8-85	Slave Timeout Errors	12-06	Name Servers	[40]	>Drive stopped<
[2]	>Analog Input 54<	[1]	>Square root<	8-88	Reset FC port Diagnostics	12-07	Domain Name	[42]	>Auto Reset Trip<
[3]	>Frequency input 29<	7-62	Feedback 2 Conversion	8-90	Bus Jog 1 Speed	12-08	Host Name	[50]	>Comparator 4<
[4]	>Frequency input 33<	8-91	Bus Jog 2 Speed	8-90	Bus Jog 1 Speed	12-09	Physical Address	[51]	>Comparator 5<
		8-92	Feedback 1 Conversion	9-00	Setpoint	12-1* <b>Ethernet Link Parameters</b>		[60]	>Logic rule 4<
		8-0* <b>Comm. and Options</b>		9-07	Actual Value	12-10	Link Status	[61]	>Logic rule 5<
		8-01	Control Site	9-15	PCD Write Configuration	12-11	Link Duration	[83]	>Broken Belt<
		8-02	Control Source	9-16	PCD Read Configuration	12-12	Auto Negotiation	13-02	Stop Event
		8-03	Control Timeout Time			12-13	Link Speed	*[40]	>Drive stopped<
						12-14	Link Duplex	[1]	>Reset SLC<
						12-8* <b>Other Ethernet Services</b>			

13-1* Comparators	[5] >Automatic reset x 5<	14-65 Speed Derate Dead Time Compensation	16-18 Motor Thermal	21-17 Ext. 1 Reference [Unit]
13-10 Comparator Operand	[6] >Automatic reset x 6<	<b>14-8* Options</b>	16-20 Motor Angle	21-18 Ext. 1 Feedback [Unit]
13-11 Comparator Operator	[7] >Automatic reset x 7<	14-89 Option Detection	16-22 Torque [%]	21-19 Ext. 1 Output [%]
13-12 Comparator Value	[8] >Automatic reset x 8<	<b>14-9* Fault Settings</b>	<b>16-3* Drive Status</b>	21-20 Ext. 1 Normal/Inverse Control
13-2* Timers	[9] >Automatic reset x 9<	14-90 Fault Level	16-30 DC Link Voltage	21-21 Ext. 1 Proportional Gain
13-20 SL Controller Timer	[10] >Automatic reset x 10<	<b>15-5* Drive Information</b>	16-33 Brake Energy /2 min	21-22 Ext. 1 Integral Time
13-4* Logic Rules	[11] >Automatic reset x 15<	15-61 Option SW Version	16-34 Heatsink Temp.	21-23 Ext. 1 Differentiation Time
13-40 Logic Rule Boolean 1	[12] >Automatic reset x 20<	15-62 Option Ordering No	16-35 Inverter Thermal	21-24 Ext. 1 Dif. Gain Limit
13-41 Logic Rule Operator 1	[13] >Infinite auto reset<	15-70 Slot A in Slot A	16-36 Inv. Nom. Current	<b>22-** Appl. Functions</b>
13-42 Logic Rule Boolean 2	[14] >Reset at power-up<	15-71 Slot A Option SW Version	16-37 Inv. Max. Current	<b>22-4* Sleep Mode</b>
13-43 Logic Rule Operator 2	14-21 Automatic Restart Time	<b>15-0* Operating Data</b>	16-38 SL Controller State	22-40 Minimum Run Time
13-44 Logic Rule Boolean 3	>0-600 s < *10 s	15-00 Operating hours	16-39 Control Card Temp.	22-41 Minimum Sleep Time
13-5* States	14-22 Operation Mode	15-01 Running Hours	<b>16-5* Ref. &amp; Feeds.</b>	22-43 Wake-Up Speed [Hz]
13-51 SL Controller Event	*[0] >Normal operation<	15-02 kWh Counter	16-50 External Reference	22-44 Wake-Up Ref./FB Diff
13-52 SL Controller Action	[2] >Initialisation<	15-03 Power Up s	16-52 Feedback[Unit]	22-45 Setpoint Boost
<b>14-** Special Functions</b>	14-24 Trip Delay at Current Limit	15-04 Over Temp's	16-53 Digital Input	22-46 Maximum Boost Time
<b>14-0* Inverter Switching</b>	14-25 Trip Delay at Torque Limit	15-05 Over Volt's	<b>16-6* Inputs &amp; Outputs</b>	22-47 Sleep Speed [Hz]
14-01 Switching Frequency	14-27 Action At Inverter Fault	15-06 Reset kWh Counter	<b>22-6* Broken Belt Detection</b>	22-60 Broken Belt Function
[0] >Ran3<	*[1] >Warning or trip after warning<	15-07 Reset Running Hours Counter	22-61 Broken Belt Torque	22-62 Broken Belt Delay
[1] >Ran5<	14-28 Production Settings	<b>15-3* Alarm Log</b>	<b>30-** Special Features</b>	<b>30-2* Adv. Start Adjust</b>
[2] >2.0 kHz<	14-29 Service Code	15-30 Alarm Log: Error Code	30-20 High Starting Torque Time [s]	30-21 High Starting Torque Current [%]
[3] >3.0 kHz<	<b>14-3* Current Limit Ctrl.</b>	15-31 InternalFaultReason	30-22 Locked Rotor Protection	30-23 Locked Rotor Detection Time [s]
[4] >4.0 kHz<	14-30 Current Lim Ctrl, Proportional Gain	<b>15-4* Drive Identification</b>	<b>32-** Motion Control Basic Settings</b>	<b>32-11 User Unit Numerator</b>
*[5] >5.0 kHz<	[0] >Current Lim Ctrl, Integration Time	15-40 FC Type	32-12 User Unit Denominator	32-67 Max. Tolerated Position Error
[6] >6.0 kHz<	[1] >Current Lim Ctrl, Filter Time	15-41 Power Section	32-80 Maximum Allowed Velocity	32-81 Motion Ctrl Quick Stop Ramp
[7] >8.0 kHz<	<b>14-4* Energy Optimising</b>	15-42 Voltage	<b>33-** Motion Control Adv. Settings</b>	33-00 Homing Mode
[8] >10.0 kHz<	14-40 Vt Level	15-43 Software Version	33-01 Home Offset	33-02 Home Ramp Time
[9] >12.0kHz<	14-41 AEO Minimum Magnetisation	15-44 Ordered TypeCode	33-03 Homing Velocity	33-04 Home Behaviour
[10] >16.0kHz<	14-44 d-axis current optimization for IPM	15-45 Actual Typecode String	33-41 Negative Software Limit	33-42 Positive Software Limit
[0] >Off<	<b>14-5* Environment</b>	15-46 Drive Ordering No	33-43 Negative Software Limit Active	33-44 Positive Software Limit Active
[1] >On<	14-50 RFI Filter	15-48 LCP Id No	<b>34-0* PCD Write Par.</b>	33-47 Target Position Window
14-07 Dead Time Compensation Level	14-51 DC-Link Voltage Compensation	15-49 SW ID Control Card	34-01 PCD 1 Write For Application	34-02 PCD 2 Write For Application
14-08 Damping Gain Factor	14-52 Fan Control	15-50 SW ID Power Card	34-03 PCD 3 Write For Application	34-04 PCD 4 Write For Application
14-09 Dead Time Bias Current Level	*[5] >Constant-on mode<	15-51 Drive Serial Number	34-05 PCD 5 Write For Application	34-06 PCD 6 Write For Application
<b>14-1* Mains On/Off</b>	[6] >Constant-off mode<	15-53 Power Card Serial Number	34-07 PCD 7 Write For Application	34-08 PCD 8 Write For Application
14-10 Mains Failure	[7] >On-when-Inverter-is-on-else-off Mode<	<b>15-6* Option Ident</b>	34-09 PCD 9 Write For Application	34-10 PCD 10 Write For Application
[0] >No function<	[8] >Variable-speed mode<	15-60 Option Mounted	<b>34-2* PCD Read Par.</b>	34-21 PCD 1 Read For Application
[1] >Ctrl. ramp-down<	<b>14-6* Auto Derate</b>	15-92 Defined Parameters	34-22 PCD 2 Read For Application	
[2] >Ctrl. ramp-down, trip<	14-61 Function at Inverter Overload	15-97 Application Type		
[3] >Coasting<	14-63 Min Switch Frequency	15-98 Drive Identification		
[4] >Kinetic back-up<	*[2] >2.0 kHz<	15-99 Parameter Metadata		
[5] >Kinetic back-up, trip<	[3] >3.0 kHz<	<b>16-** Data Readouts</b>		
[6] >Alarm<	[4] >4.0 kHz<	16-00 Control Word		
[7] >Kin. back-up, trip w recovery<	[5] >5.0 kHz<	16-01 Reference [Unit]		
14-11 Mains Voltage at Mains Fault	[6] >6.0 kHz<	16-02 Reference [%]		
14-12 Function at Mains Imbalance	[7] >8.0 kHz<	16-03 Status Word		
*[0] >Trip<	[8] >10.0 kHz<	16-05 Main Actual Value [%]		
[1] >Warning<	[9] >12.0 kHz<	16-09 Custom Readout		
[2] >Disabled<	[10] >16.0 kHz<	<b>16-1* Motor Status</b>		
[3] >Derate<	[1] >Automatic reset x 1<	16-10 Power [kW]		
14-15 Kin. Backup Trip Recovery Level	[2] >Automatic reset x 2<	16-11 Power [hp]		
<b>14-2* Reset Functions</b>	[3] >Automatic reset x 3<	16-12 Motor Voltage		
14-20 Reset Mode	[4] >Automatic reset x 4<	16-13 Frequency		
*[0] >Manual reset<		16-14 Motor current		
[1] >Automatic reset x 1<		16-15 Frequency [%]		
[2] >Automatic reset x 2<		16-16 Torque [Nm]		
[3] >Automatic reset x 3<				
[4] >Automatic reset x 4<				

34-23 PCD 3 Read For Application  
 33-24 PCD 4 Read For Application  
 33-25 PCD 5 Read For Application  
 33-26 PCD 6 Read For Application  
 33-27 PCD 7 Read For Application  
 33-28 PCD 8 Read For Application  
 33-29 PCD 9 Read For Application  
 33-30 PCD 10 Read For Application  
**34-5\* Process Data**  
 34-50 Actual Position  
 34-56 Track Error  
**37-\*\* Application Settings**  
**37-0\* Application Mode**  
 37-00 Application Mode  
 \* [0] >Drive mode<  
 [1] >Position Control<  
**37-1\* Position Control**  
 37-01 Pos. Feedback Source  
 \* [0] >24V Encoder<  
 37-02 Pos. Target  
 37-03 Pos. Type  
 37-04 Pos. Velocity  
 37-05 Pos. Ramp Up Time  
 37-06 Pos. Ramp Down Time  
 37-07 Pos. Auto Brake Ctrl  
 [0] >Disable<  
 \* [1] >Enable<  
 37-08 Pos. Hold Delay  
 37-09 Pos. Coast Delay  
 37-10 Pos. Brake Delay  
 37-11 Pos. Brake Wear Limit  
 37-12 Pos. PID Anti Windup  
 [0] >Disable<  
 \* [1] >Enable<  
 37-13 Pos. PID Output Clamp  
 37-14 Pos. Ctrl. Source  
 \* [0] >DI<  
 [1] >FieldBus <  
 37-15 Pos. Direction Block  
 \* [0] No Blocking  
 [1] >Block Reverse<  
 [2] >Block Forward<  
 37-17 Pos. Ctrl Fault Behaviour  
 \* [0] >Ramp Down & Brake <  
 [1] >Brake Directly<  
 37-18 Pos. Ctrl Fault Reason  
 37-19 Pos. New Index  
 >0-255\*0  
 <



## インデックス

A		オ	
AC 主電源.....	4, 15	オプション装置.....	20
AC 入力.....	4, 15	カ	
[		カスタマリレー.....	35
[Auto on].....	27, 31	ク	
E		クイック・メニュー.....	22, 26
EMC.....	51	ケ	
EMC 対策設置.....	10	ケーブル・サイズ.....	14
[		ケーブルルーティング (配線).....	19
[Hand on].....	27	ケーブル長.....	52
I		コ	
IEC 61800-3.....	15, 51	コントロール・カード	
P		+10 V 直流出力.....	54
PELV.....	40, 54	RS485 シリアル通信.....	54
R		性能.....	54
Reset (リセット).....	25, 27, 28, 42	サ	
RFI フィルター.....	15	サービス.....	42
S		サーミスター.....	40
SIL2.....	4	シ	
SIL2 の SILCL.....	4	シールド・ケーブル.....	19
STO		システムフィードバック.....	3
保全.....	35	ジ	
手動再スタート.....	34, 35	ジャンパー.....	17
技術データ.....	37	シ	
無効化.....	34	シリアル通信.....	27
自動再スタート.....	34, 35	シリアル通信.....	18, 42
試運転試験.....	34	ス	
起動.....	34	スタートアップ.....	28
STO の基準およびコンプライアンス.....	4	デ	
T		デジタル入力.....	17
T27 を接続した AMA.....	38	デジタル出力.....	53
ア		デフォルト設定.....	27
アナログ入力.....	52	ト	
エ		トランジエント保護.....	4
エネルギー効率.....	49, 50	トルク	
エネルギー効率クラス.....	52	トルク特性.....	51
エンコーダーの回転.....	30		

ナ		主	
ナビゲーション・キー.....	21, 25, 26	主電源	
ネ		電圧.....	26
ネームプレート.....	7	電源 (L1、L2、L3).....	51
ヒ		電源データ.....	49
ヒューズ.....	10, 19, 55	予	
フ		予期しない始動.....	5, 42
フィードバック.....	19	交	
フローティング・デルタ.....	15	交流波形.....	4
プ		仕	
プログラミング.....	17, 26, 27	仕様.....	18
メ		伝	
メイン・メニュー.....	24, 26	伝導.....	19
メニュー・キー.....	21, 25, 26	使	
メニュー構造.....	26	使用目的.....	3
モ		供	
モーター		供給電圧.....	20, 53
ケーブル.....	14	保	
データ.....	28, 30	保全.....	42
モーター出力.....	51	保存.....	7
保護.....	3	入	
回転.....	30	入力	
状態.....	3	デジタル入力.....	52
電力.....	10, 26	パルス入力.....	53
電流.....	4, 26, 30	端子.....	15, 20
モーター・ケーブル.....	10	電力.....	4, 10, 15, 19, 20
リ		電流.....	15
リモートコマンド.....	3	入力電力配線.....	19
リレー出力.....	54	入力電圧.....	20
ロ		再	
ローカル・コントロール.....	27	再利用.....	4
ワ		冷	
ワイヤサイズ.....	10	冷却.....	7
不		冷却用空きスペース.....	19
不具合ログ.....	26	出	
並		出力	
並列配置.....	8	アナログ出力.....	53
		出力電力配線.....	19

出力電流.....	53	接	
分		接地.....	14, 15, 19, 20
分岐回路の保護.....	55	接地デルタ.....	15
初		接地接続.....	19
初期化		接地線.....	10
手動手順.....	28	操	
手順.....	28	操作キー.....	21, 25
制		放	
制御		放電時間.....	5
特性.....	54	数	
端子.....	27, 46	数値表示.....	21
配線.....	10, 17, 19	断	
力		断路器.....	20
力率.....	4, 19	断面積.....	52
取		有	
取り付け.....	8, 19	有資格技術者.....	5
周		機	
周囲条件.....	51	機械的ブレーキ CL.....	17
外		漏	
外部コマンド.....	4	漏洩電流.....	6, 10
外部コントローラー.....	3	用	
安		用例.....	57
安全性.....	6	直	
定		直流電流.....	4
定格低減.....	51	省	
干		省略形.....	57
干渉隔離.....	19	空	
廃		空きスペース要件.....	7
廃棄指令.....	4	端	
承		端子	
承認と認証.....	4	出力端子.....	20
持		端子締め付けトルク.....	55
持ち上げ方法.....	7	等	
振		等電位.....	11
振動.....	7		

絶		電	
絶縁された主電源.....	15	電力接続.....	10
背		電圧レベル.....	52
背版.....	8	電氣的ノイズ.....	11
自		高	
自動モーター適合.....	30	高電圧.....	5, 20
衝			
衝撃.....	7		
補			
補助機器.....	19		
補助的リソース.....	3		
記			
記号.....	57		
設			
設定.....	31		
設置.....	19		
設置環境.....	7		
警			
警告および警報リスト.....	46		
警報ログ.....	26		
負			
負荷分散.....	5		
速			
速度指令信号.....	26, 31, 38		
運			
運転コマンド.....	31		
過			
過電流保護.....	10		
遮			
遮断器.....	19		
開			
開ループ.....	54		





.....  
カタログ、プロシヤ、その他の印刷物に万が一間違いが含まれていたとしても、ダンフォス社はいっさい責任を負いかねますので、ご了承ください。なおダンフォス社は予告なしに製品に変更を加える権利を保有しています。既にご注文をいただいている製品に関しても、注文品の詳細に影響を及ぼさない範囲内で、変更がなされることがあります。印刷物に記載されている商標は各社の所有物件です。名称 Danfoss およびダンフォスのロゴタイプはダンフォス社の商標で、それに関係するすべての権利はダンフォス社に帰属します。  
.....

Danfoss A/S  
Ulsnaes 1  
DK-6300 Graasten  
vlt-drives.danfoss.com

