

操作ガイド

VLT[®] Midi Drive FC 280





Danfoss A/S

6430 Nordborg
Denmark
CVR nr.: 20 16 57 15

Telephone: +45 7488 2222
Fax: +45 7449 0949

EU DECLARATION OF CONFORMITY

Danfoss A/S
Danfoss Drives A/S

declares under our sole responsibility that the

Product category: Frequency Converter

Type designation(s): FC-280PXXXYY***ZZ*****

Character XXX: K37, K55, K75, 1K1, 1K5, 2K2, 3K0, 4K0, 5K5, 7K5, 11K, 15K, 18K, 22K
Character YY: S2, T2, T4
Character ZZ: H1, H2, E2

The meaning of the 30 characters in the type code string can be found in appendix 00729776.

Covered by this declaration is in conformity with the following directive(s), standard(s) or other normative document(s), provided that the product is used in accordance with our instructions.

Low Voltage Directive 2014/35/EU

EN61800-5-1:2007 + A1:2017 Adjustable speed electrical power drive systems – Part 5-1: Safety requirements – Electrical, thermal and energy.

EMC Directive 2014/30/EU

EN61800-3:2004 + A1:2012 Adjustable speed electrical power drive systems – Part 3: EMC requirements and specific test methods.

RoHS Directive 2011/65/EU including amendment 2015/863.

EN63000:2018 Technical documentation for the assessment of electrical and electronic products with respect to the restriction of hazardous substances

Date: 2020.09.15 Place of issue:	Issued by	Date: 2020.09.15 Place of issue:	Approved by
Graasten, DK	 Signature: Name: Gert Kjær Title: Senior Director, GDE	Graasten, DK	 Signature: Name: Michael Termansen Title: VP, PD Center Denmark

Danfoss only vouches for the correctness of the English version of this declaration. In the event of the declaration being translated into any other language, the translator concerned shall be liable for the correctness of the translation

Machinery Directive 2006/42/EC

EN61800-5-2:2007

Adjustable speed electrical power drive systems –
Part 5-2: Safety requirements - Functional.

EN62061:2012

Safety of machinery – Functional safety of safety-related electrical,
electronic and programmable electronic control systems.

EN61508 Parts 1-7:2010

Functional safety of electrical/electronic/ programmable electronic
safety related systems.

EN ISO 13849-1:2015

Safety of machinery – Safety-related parts of control systems. Part
1: General principles for design.

目次

1 はじめに	4
1.1 取扱説明書の目的	4
1.2 補助的リソース	4
1.3 ドキュメント / ソフトウェア・バージョン	4
1.4 製品概要	4
1.5 承認及び認証	6
1.6 廃棄	6
2 安全性	7
2.1 安全記号	7
2.2 有資格技術者	7
2.3 安全予防措置	7
3 機械的設置	9
3.1 開梱	9
3.2 設置環境	10
3.3 取り付け	10
4 電氣的設置	13
4.1 安全指示	13
4.2 EMC 対策設置	13
4.3 接地	13
4.4 配線図	15
4.5 アクセス	17
4.6 モーター接続	17
4.7 AC 主電源接続	18
4.8 コントロール配線	19
4.8.1 コントロール端子の種類	19
4.8.2 コントロール端子への配線	20
4.8.3 モーター動作を有効化(端子 27)	20
4.8.4 機械的ブレーキ・コントロール	20
4.8.5 USB データ通信	22
4.9 設置チェックリスト	23
5 設定	24
5.1 安全指示	24
5.2 電源の供給	24
5.3 ローカル・コントロール・パネル動作	24
5.3.1 数値ローカル・コントロール・パネル (NLCP)	24
5.3.2 NLCP の右キー機能	26

5.3.3 NLCP のクイック・メニュー	26
5.3.4 NLCP のメイン・メニュー	28
5.3.5 グラフィック・ローカル・コントロール・パネル (GLCP)	30
5.3.6 パラメーター設定	31
5.3.7 GLCP によるパラメーター設定の変更	31
5.3.8 LCP へ / からデータのアップロード / ダウンロード	31
5.3.9 LCP によるデフォルト設定の回復	32
5.4 基本プログラミング	32
5.4.1 非同期モーター設定	32
5.4.2 VVC ⁺ による PM モーター設定	32
5.4.3 自動モーター適合 (AMA)	34
5.5 モーター回転をチェック中	34
5.6 エンコーダーの回転確認	34
5.7 ローカル・コントロール・テスト	35
5.8 システム・スタートアップ	35
5.9 メモリモジュール	35
5.9.1 周波数変換器データを新しいメモリモジュール(ドライブバックアップの作成)と同期	36
5.9.2 別の周波数変換器にデータをコピー	36
5.9.3 複数の周波数変換器にデータをコピー	36
5.9.4 ファームウェア情報の転送	37
5.9.5 パラメータの変更をメモリモジュールにバックアップ	37
5.9.6 データの消去	37
5.9.7 性能の転送と表示	37
5.9.8 PROFIBUS コンバーターを有効にする	37
6 Safe Torque Off (STO)	39
6.1 STO の安全予防措置	40
6.2 Safe Torque Off の設置	40
6.3 STO 試運転	41
6.3.1 Safe Torque Off の起動	41
6.3.2 Safe Torque Off の無効化	41
6.3.3 STO 試運転試験	42
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	42
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	42
6.4 STO のメンテナンスと点検	43
6.5 STO 技術データ	44
7 アプリケーション例	45
7.1 はじめに	45
7.2 アプリケーション例	45

7.2.1	AMA	45
7.2.2	速度	45
7.2.3	スタート / ストップ	47
7.2.4	外部警報リセット	47
7.2.5	モーター・サーミスター	47
7.2.6	SLC	48
8	メンテナンス、診断およびトラブルシューティング	49
8.1	メンテナンスとサービス	49
8.2	警告と警報の種類	49
8.3	警報と警告の表示	50
8.4	警告と警報のリスト	51
8.4.1	警告および警報コードリスト	51
8.5	トラブルシューティング	56
9	仕様	58
9.1	電気データ	58
9.2	主電源	60
9.3	モーター出力とモーター・データ	61
9.4	周囲条件	61
9.5	ケーブル仕様	62
9.6	コントロール入力/出力とコントロールデータ	62
9.7	接続の締め付けトルク	65
9.8	ヒューズと遮断器	65
9.9	エンクロージャー・サイズ、電力規格、寸法	68
10	付属資料	71
10.1	記号、略語と用例	71
10.2	パラメーター・メニュー構造	71
	インデックス	83

1 はじめに

1.1 取扱説明書の目的

この操作ガイドには、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。

操作ガイドは、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、操作ガイドを良く読み、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。この操作ガイドは、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及びメンテナンスを理解するために、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・ガイドには、周波数変換器のデザインとアプリケーションに関する詳細情報が記載されています。
- VLT® Midi Drive FC 280 プログラミング・ガイドでは、プログラム方法に関する情報を説明し、全パラメーターを解説します。

Danfoss は補足的な情報と取扱説明書を提供しています。をご参照ください。 drives.danfoss.com/knowledge-center/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
MG07A5	ソフトウェア・アップデートおよびメモリ モジュールのサポート。	1.5

表 1.1 ドキュメントおよびソフトウェア・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、モーター過負荷保護のために使用することもできます。

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

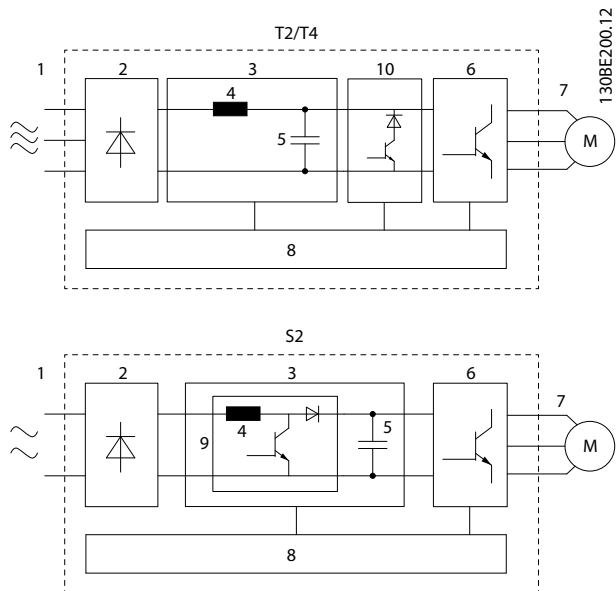
住居環境では、この製品は無線妨害を生じさせる可能性があります。追加的な緩和措置が必要になる場合があります。

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。



面積	コンポーネント	機能
8	コントロール回路	<ul style="list-style-type: none"> 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。 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。 状況の出力と制御が行えます。
9	PFC	<ul style="list-style-type: none"> 力率修正は、周波数変換器によって描かれる電流の波形を変更し、力率を向上します。
10	ブレーキ・チョッパ	<ul style="list-style-type: none"> ブレーキ・チョッパは、負荷がエネルギーを戻すときに直流中間回路で DC 電圧を制御するために使用されます。

図 1.1 周波数変換器のブロック図の例

面積	コンポーネント	機能
1	主電源入力	<ul style="list-style-type: none"> 周波数変換器の AC 主電源です。
2	整流器	<ul style="list-style-type: none"> 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	<ul style="list-style-type: none"> 中間直流バス回路は、直流電流を操作します。
4	直流リアクター	<ul style="list-style-type: none"> 中間直流回路電流をフィルタリングします。 主電源トランジエント保護を提供します。 2 乗平均平方根 (RMS) 電流を減じます。 ラインに反映する力率を上昇させます。 交流入力の高調波を減じます。
5	キャパシター・バンク	<ul style="list-style-type: none"> 直流電力を保持します。 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。
6	インバーター	<ul style="list-style-type: none"> 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。
7	モーターへの出力	<ul style="list-style-type: none"> モーターに供給される制御された 3 相出力です。

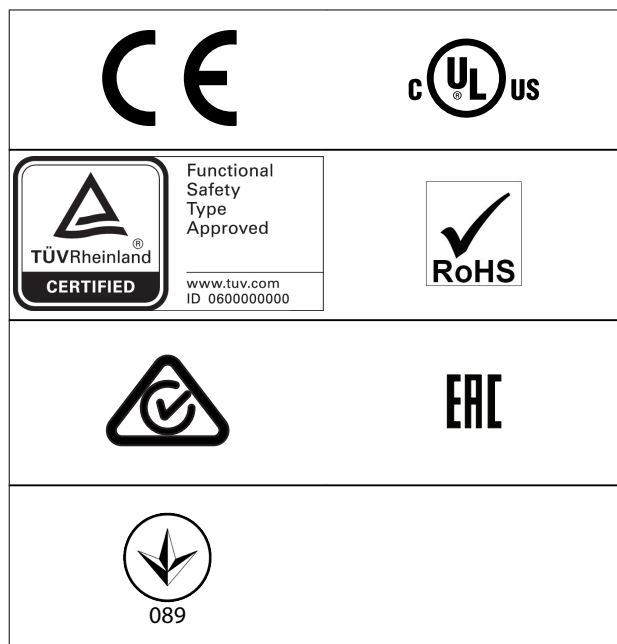
1.4.3 エンクロージャー・サイズと電力規格

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 6 Safe Torque Off (STO) 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」の章を参照してください。

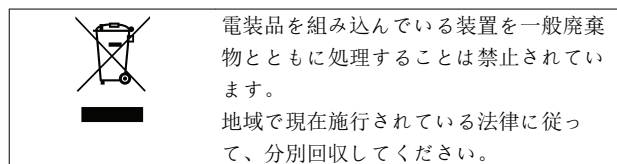
周波数変換器は、UL508C 熱記憶保持の要件を遵守しています。詳細については、VLT® Midi Drive FC 280 デザインガイドの「モーター熱保護」の章を参照してください。

STO の適用基準およびコンプライアンス

端子 37 及び 38 上の STO を使用する場合、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なりません。内蔵の STO 機能は以下の基準に準拠しています：

- IEC/EN 61508:2010, SIL2
- IEC/EN 61800-5-2:2007, SIL2
- IEC/EN 62061:2015, SIL2 の SILCL
- EN ISO 13849-1:2015 カテゴリー 3 PL d

1.6 廃棄



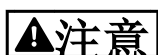
2 安全性

2.1 安全記号

以下は、この文書で使用されている記号です：



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。



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。



重要情報を示します。装置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、DC 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。
- サービスや修理を実施する前に、周波数変換器上に残存電圧がない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。



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。

警告**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。サービスや修理の実施前に、電源を切っ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。接地を正しく行わない場合、死亡又は重大な傷害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、死亡事故または重大な傷害事故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、国内および地域の電気工事規則に準拠する必要があります。
- 本ガイド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、周波数変換器を適切に閉じないと、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	製品ロゴ
2	製品名
3	廃棄
4	CE マーク
5	シリアル番号
6	TÜV ロゴ
7	UkrSEPRO ロゴ
8	バーコード
9	生産国
10	エンクロージャのタイプ参照
11	EAC ロゴ
12	RCM 参照
13	UL 参照
14	警告仕様
15	UL ロゴ
16	IP 定格
17	出力電圧、周波数、電流（低/高電圧時）
18	入力電圧、周波数、電流（低/高電圧時）
19	電力規格
20	注文番号
21	タイプ・コード

図 3.1 製品銘板(例)

注意

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)。
 タイプ・コードの詳細については、VLT® Midi Drive FC 280 デザインガイドの「タイプ・コード」の章を参照してください。

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 (3.9 in) の冷却用空きスペースを確保してください。

吊り下げ方法

- 安全な持ち上げ方法を決め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。
- 作業に最適ナ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

VLT® Midi Drive 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. ユニットの重量を支えるのに十分な強度が取り付け位置にあ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. ユニットの重量を支えるのに十分な強度が取り付け位置にあ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。
3. ユニットの重量を支えるのに十分な強度が取り付け位置にあ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。
4. 壁に取り付ける場合、ユニットの重量を支えるのに十分な強度が取り付け位置にあ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。

注記

実装穴の寸法については、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。

3.3.1 並列配置

並列配置

VLT® Midi Drive FC 280 ユニットの重量を支えるのに十分な強度が取り付け位置にあ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。

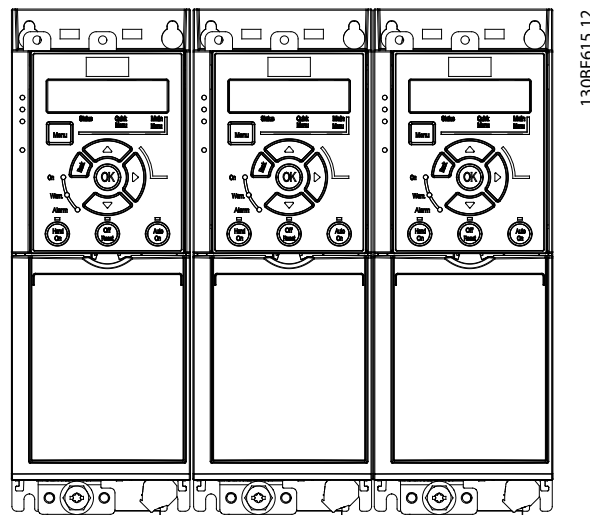


図 3.2 並列配置

注記

過熱の危険性

IP21 変換キットを使用する場合、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 変換キットのトップカバーの端の間は最低 30 mm (1.2 インチ) 必要です。

3.3.2 水平設置

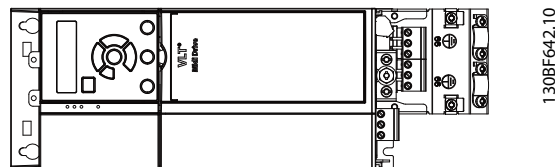
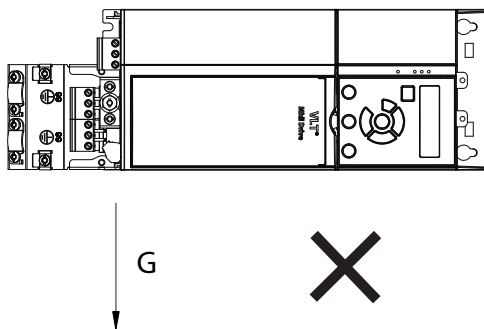


図 3.3 水平設置の正しい方法(左側を下げる)



130BF643.10

図 3.4 水平設置の間違った方法(右側を下げる)

3.3.3 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。
- POWERLINK 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、イーサネット、POWERLINK 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。

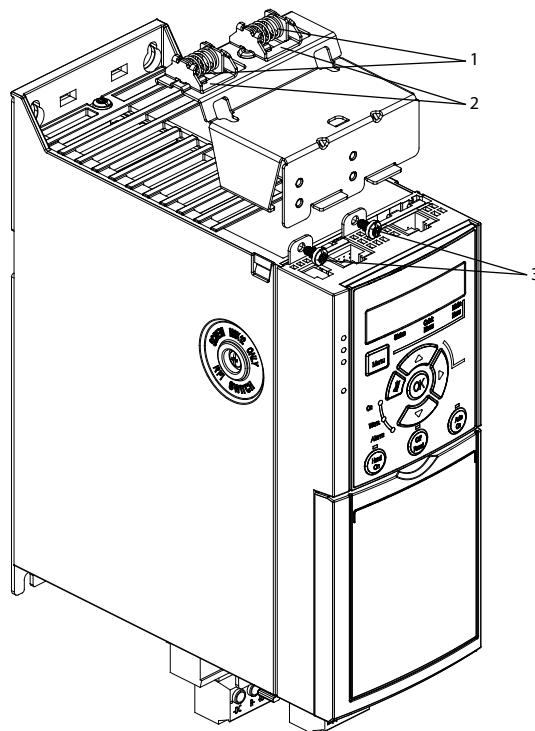
3.3.4 取り付け

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、 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。締め付けトルクは 0.7 - 1.0 Nm (6.2 - 8.9 in-lb) です。
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  3.6 に示すとおり、2 本のネジでプレートを締め付けます。締め付けトルクは 0.7 - 1.0 Nm (6.2 - 8.9 in-lb) です。

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。

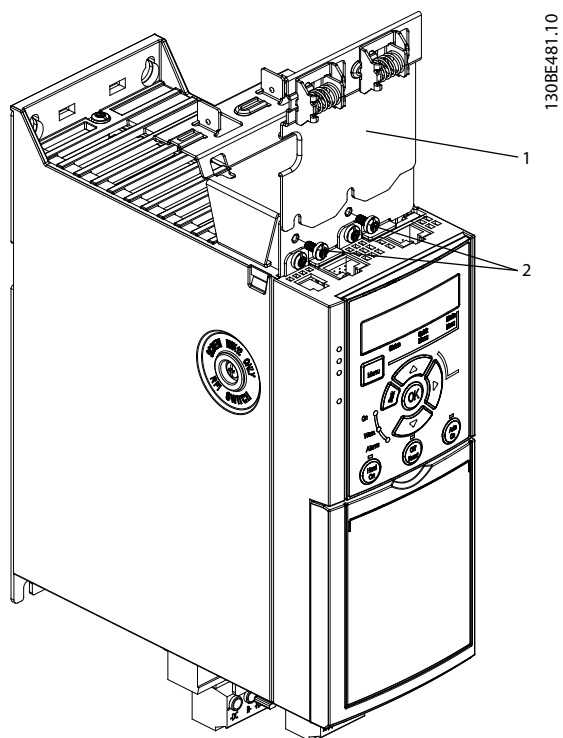


130BE480.10

3

1	メカニカルスプリング
2	メタルクランプ
3	ネジ

図 3.5 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 3.6 ネジで垂直減結合プレートを締め付ける

図 3.5 と 図 3.6 の両方はプロフィネットソケットを示します (RJ45)。実際のコネクタタイプは、周波数変換器の選択したフィールドバスの種類により異なります。

3. フィールドバス ケーブル (PROFIBUS/CANopen) が適切に配線されている、またはケーブルコネクタ (RJ45 for PROFINET/POWERLINK/Ethernet/IP) 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気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 PROFINET/POWERLINK/Ethernet/IP 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： 最低 75 °C (167 °F) 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 対策設置を行う際は、以下の指示をご参照ください。章 4.3 接地、章 4.4 配線図、章 4.6 モーター接続、および章 4.8 コントロール配線。

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、モーター電源、およ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。
- 接地ケーブルの最小ケーブル断面積： 10 mm² (7 AWG)。
- 個々の接地線を別々に終端処理、どちらも寸法要件に従う。

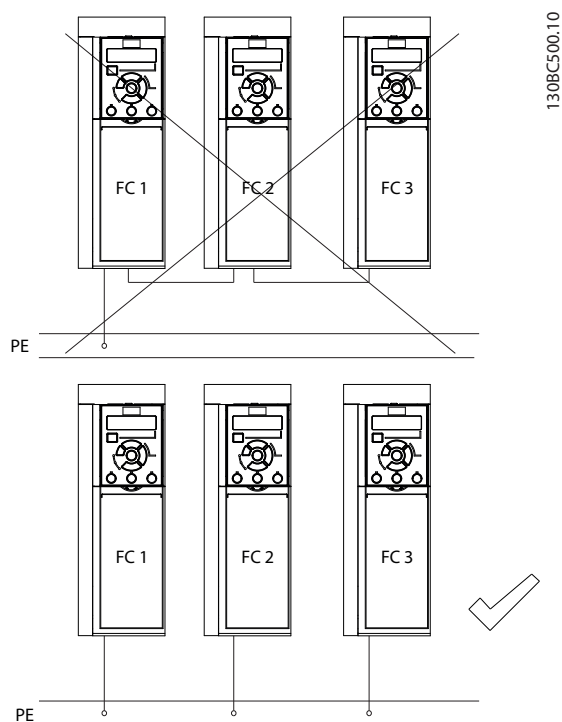


図 4.1 接地の原則

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气的接触を確立します（章 4.6 モーター接続を参照）。
- バースト・トランジエントを低減するために、高品質撚り線を使用します。
- ピッグテールを使用しないでください。

注意

等電位

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、バースト・トランジエント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 mm² (6 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。

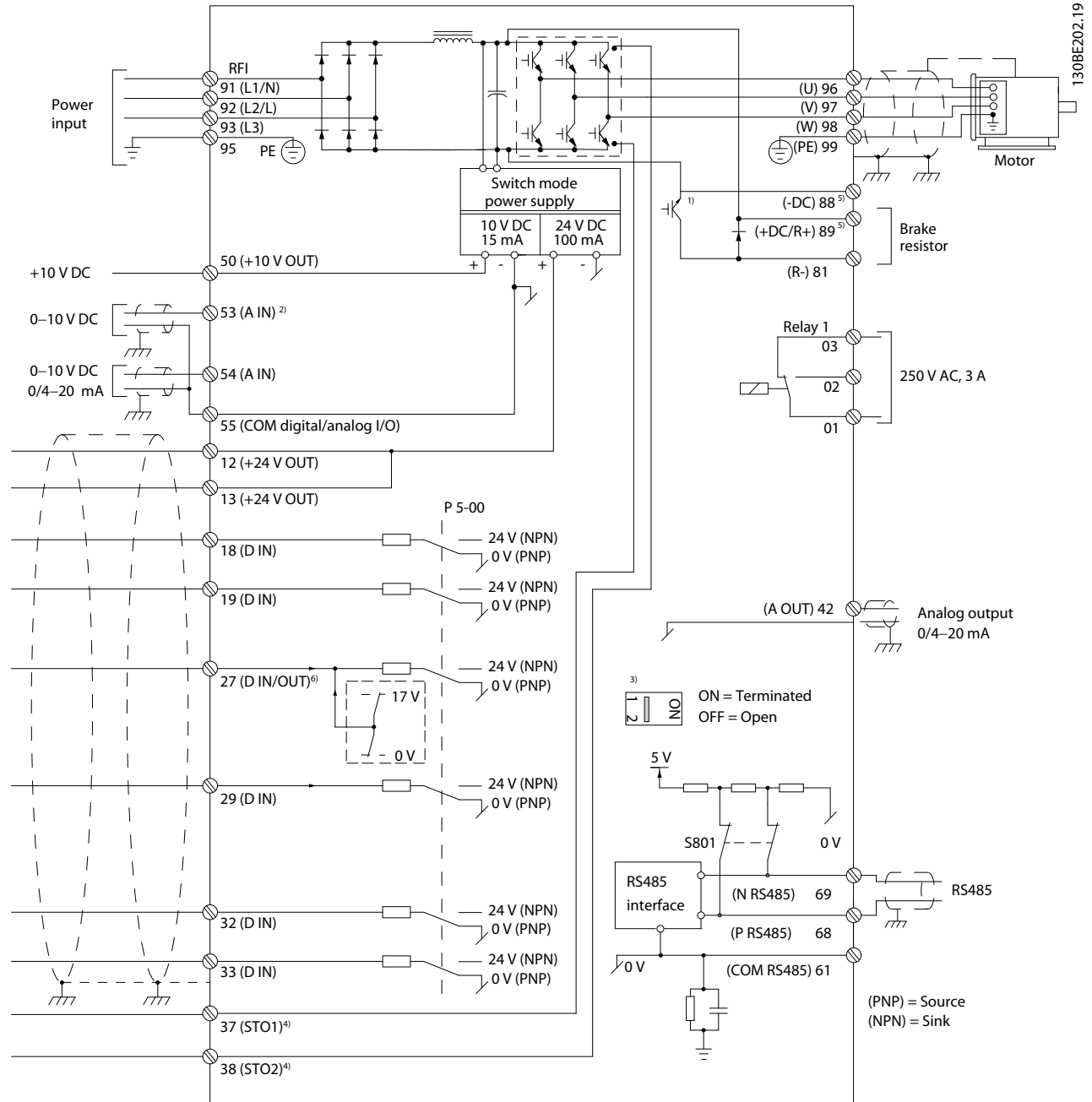
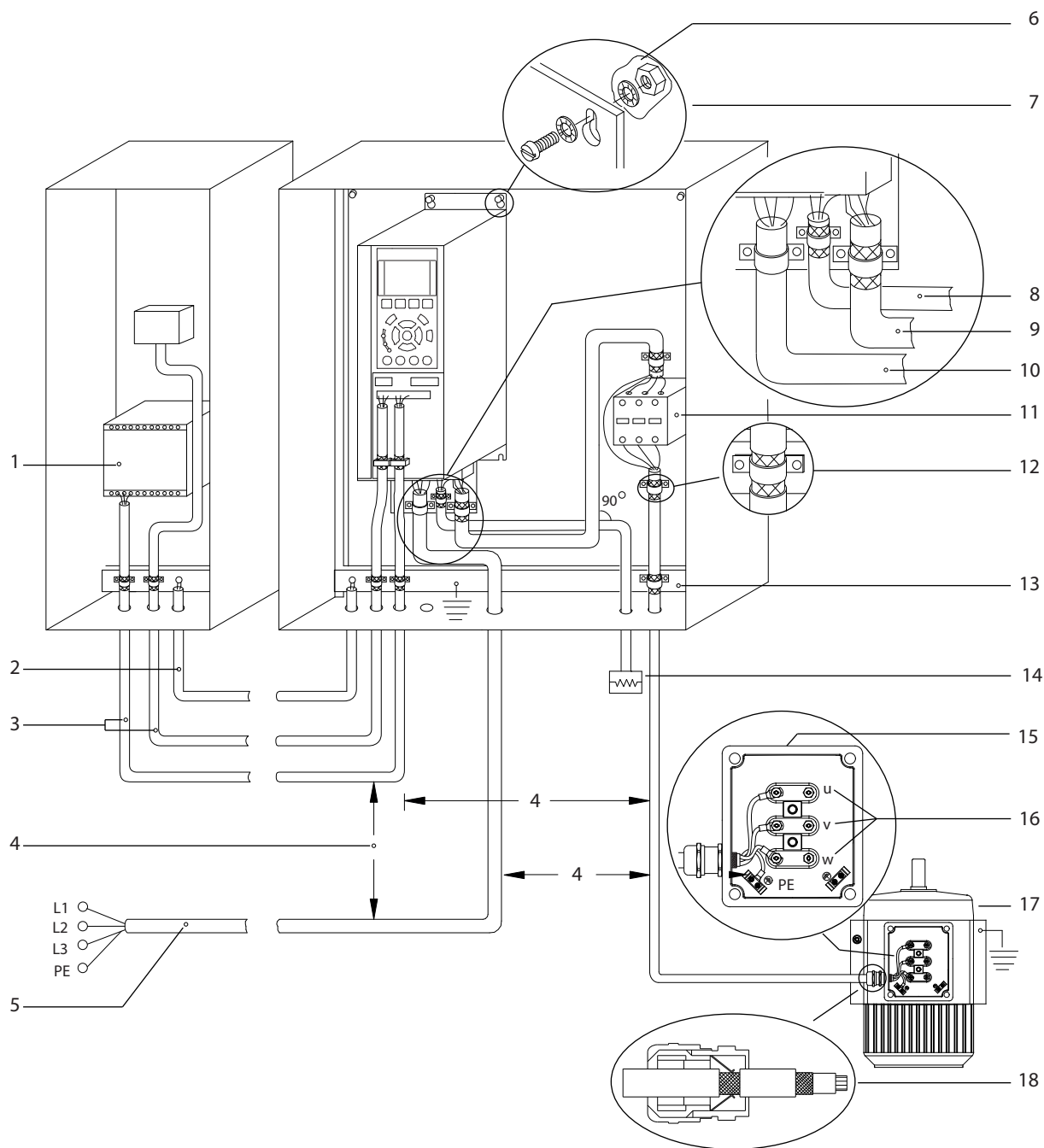


図 4.2 基本的配線図

A = アナログ、D = デジタル

- 1) 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。
- 2) 端子 53 はデジタル入力としても使用できます。
- 3) スイッチ S801 (パス端子) は、RS-485 ポート (端子 68 及び 69) の終端に使用できます。
- 4) 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。
- 5) S2 (単相 200 - 240 V) 周波数変換器は、負荷分散アプリケーションをサポートしていません。
- 6) アナログ出力での最大電圧は、端子 27 個に 17V です。



1	PLC	10	主電源ケーブル (シールドなし)
2	最小 16 mm ² (6 AWG) 等価ケーブル。	11	出力接触器など。
3	コントロール・ケーブル	12	ケーブル 絶縁はく離
4	コントロール・ケーブル、モーター・ケーブル、主電源ケーブルの間隔は最低 200 mm (7.87 in)。	13	標準接地母線。地域及び国のキャビネット接地に関する要件に従ってください。
5	主電源	14	ブレーキ抵抗器
6	露出 (未塗装) 表面	15	金属ボックス
7	スター・ワッシャー	16	モーターへの接続
8	ブレーキ・ケーブル (シールドあり)	17	モーター
9	モーター・ケーブル (シールドあり)	18	EMC ケーブル・グラウンド

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

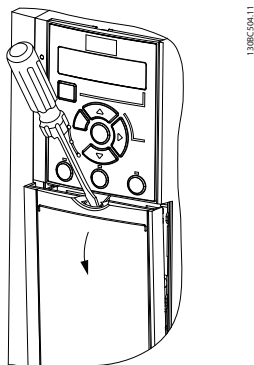


図 4.4 コントロール配線アクセス

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、21/Type 1 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をはく離します。
- はく離ケーブルをケーブル・クランプの下に設置して、ケーブル・シールドと接地との間で機械的固定と電氣的接触を確立します。
- 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

- 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。

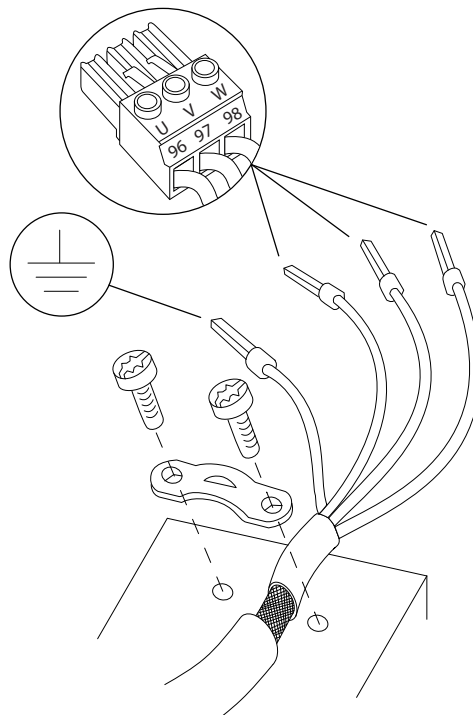


図 4.5 モーター接続

主電源、モーター、ならびに单相および 3 相周波数変換器の接地接続は、図 4.6、図 4.7、および図 4.8 にそれぞれ示されています。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。

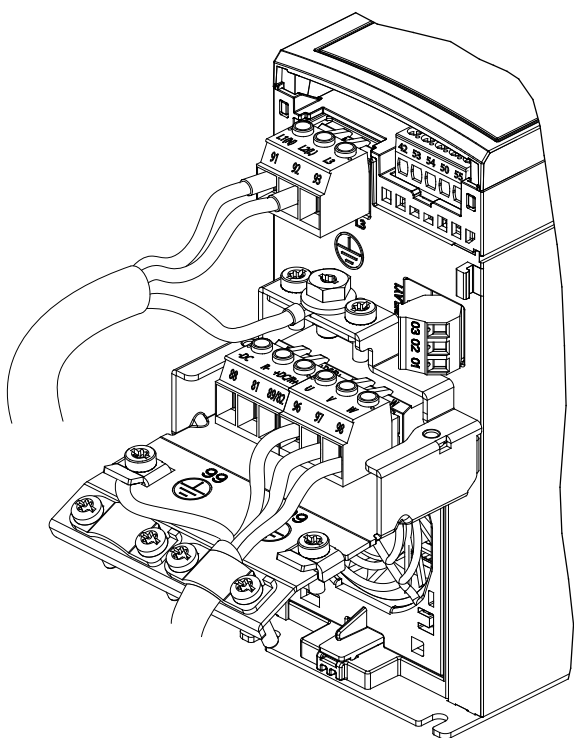


図 4.6 主電源、モーター及び接地接続 (単相ユニット用)

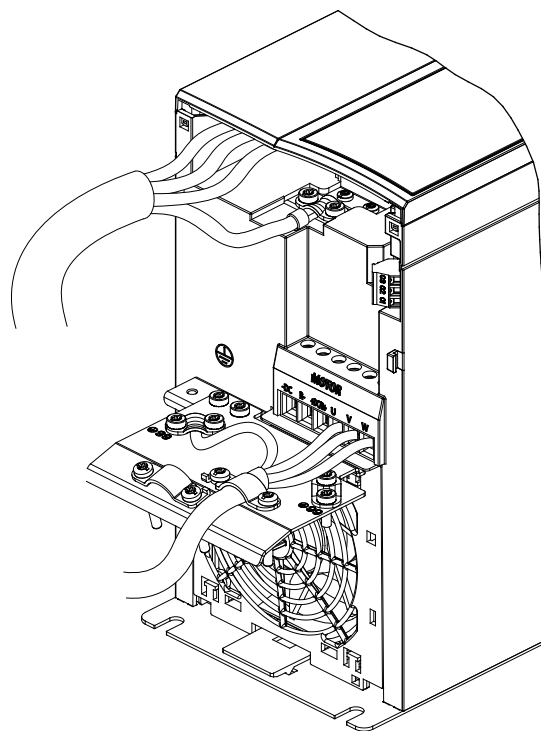


図 4.8 主電源、モーター及び接地接続 (3 相ユニット用) (K4、K5)

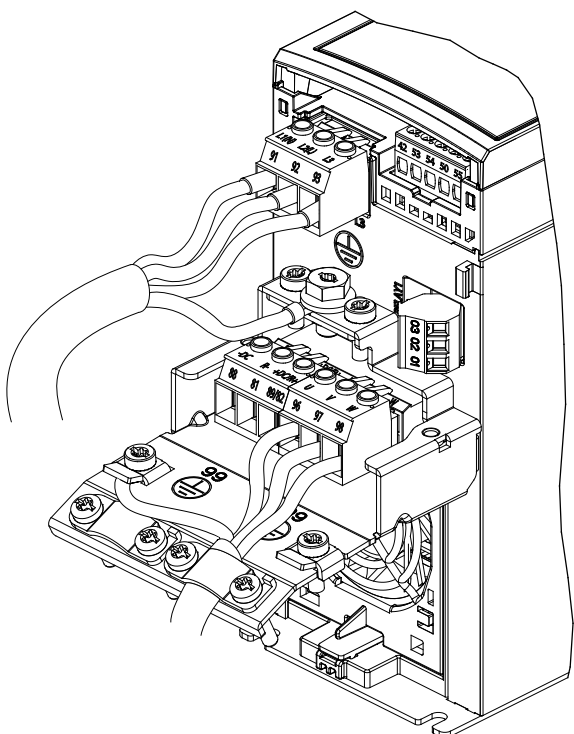


図 4.7 主電源、モーター及び接地接続 (3 相ユニット用) (K1、K2、K3)

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、必ず RFI フィルターネジを外します。RFI ネジを外して、直流リンクに対する損傷を防ぎ、接地容量電流を減少させます (IEC 61800-3 準拠) (図 9.2 を参照して、RFI ねじは周波数変換器側にあります)。

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 4.9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。

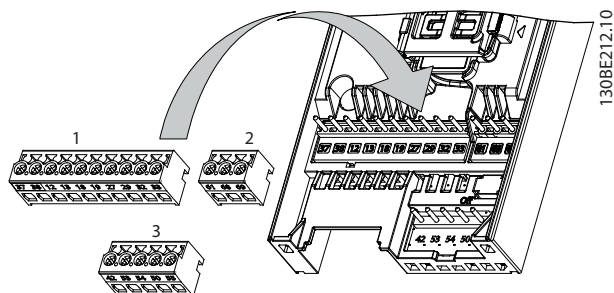


図 4.9 コントロール端子位置

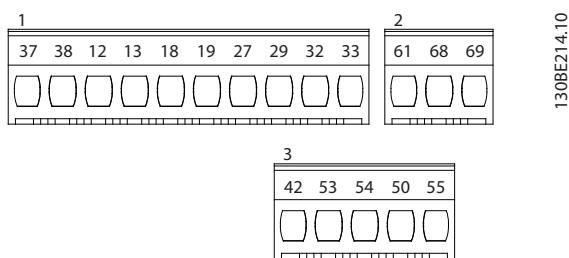


図 4.10 端子番号

端子定格の詳細は、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	説明
デジタル I/O、パルス I/O、エンコーダー			
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	

端子	パラメーター	デフォルト設定	説明
27	パラメーター - 5-01 Terminal 27 Mode 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	[0] 動作なし	
37, 38	-	STO	機能的な安全入力。
アナログ入力/出力			
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 ィジタル出力とし 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。
53	パラメーター グループ 6-1* アナログ入力 53	-	アナログ入力 電 圧モードのみサポ ートされます。デ ィジタル入力とし ても使用できま す。
54	パラメーター グループ 6-2* アナログ入力 54	-	アナログ入力 電 圧または電流モー ドを選択可能。

端子	パラメーター	デフォルト設定	説明
55	-	-	デジタルおよび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	説明
シリアル通信			
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 (+)	パラメーターグループ 8-3* FC ポート設定	-	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 (-)	パラメーターグループ 8-3* FC ポート設定	-	
リレー			
01, 02, 03	パラメーター 5-40 Function Relay	[1] コントロール準備	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 4.9 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が必要とします。

- 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。

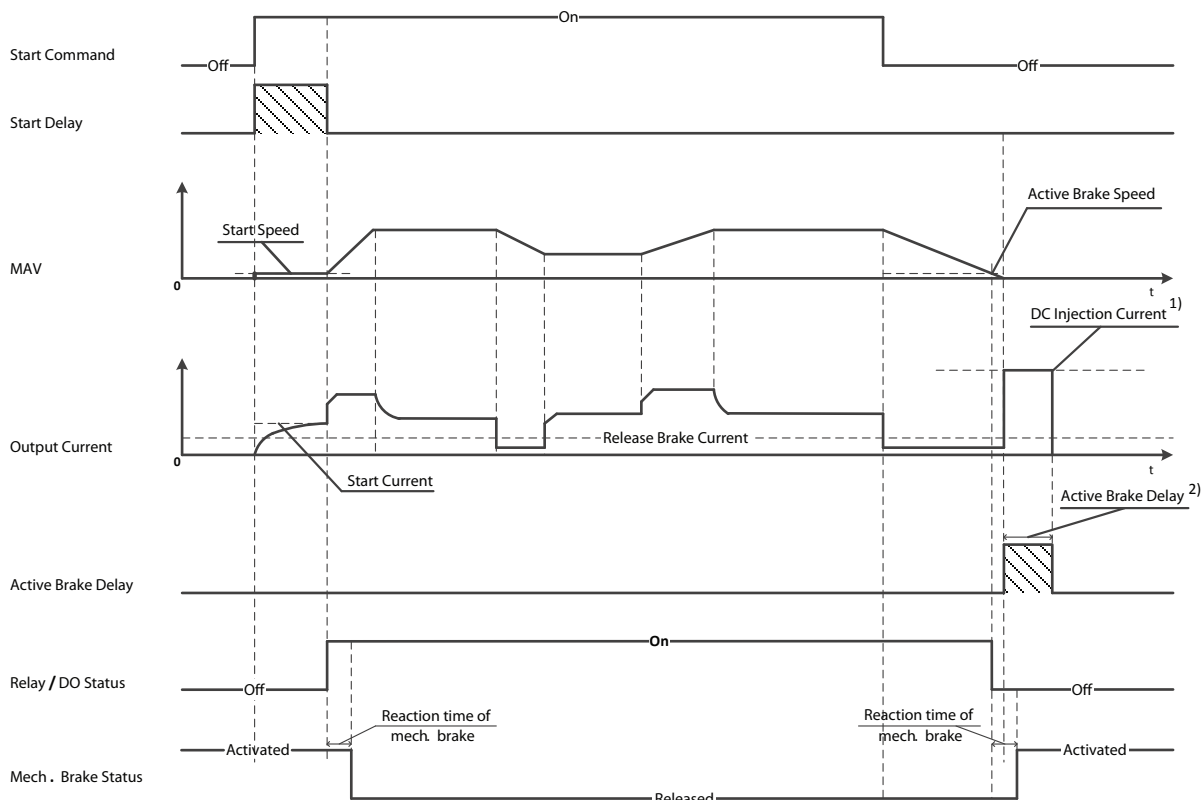
- リレー出力、又はデジタル出力(端子 27)を使用してブレーキをコントロールしてください。
- 負荷が大き過ぎるなどの理由で、周波数変換器がモーターを停止状態に維持できない間、出力を閉じておいてください(電圧なし)。
- 電磁ブレーキを使用するアプリケーションに対して、パラメーターグループ 5-4* リレーの [32] *機械的ブレーキ CL*・コントロールを選択してください。
- モーター電流がパラメーター 2-20 *Release Brake Current* にあらかじめ設定された値を超えるとブレーキが解除されます。
- 周波数変換器がストップ・コマンドを実行している場合にのみ、出力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

周波数変換器が次のいずれかの状態にある場合、機械的ブレーキが直ちに作動します。

- 警報モード。
- 過電圧の状態。
- ST0 が有効。
- Coast コマンドが付与される。

130BF687.10

4



Note: 1) DC injection current during "Active Brake Delay" after MAV reduced to "0". Only support in some products.

2) Only support in some products.

図 4.11 機械的ブレーキ

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。

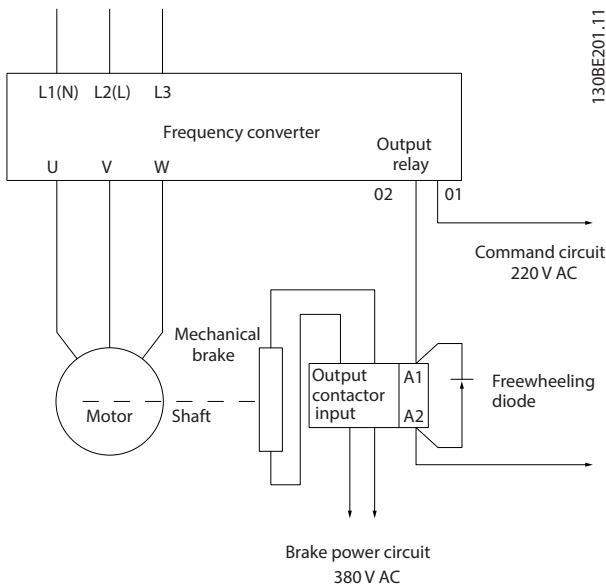


図 4.12 機械的ブレーキを周波数変換器へ接続

130BE201.11

4.8.6 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。

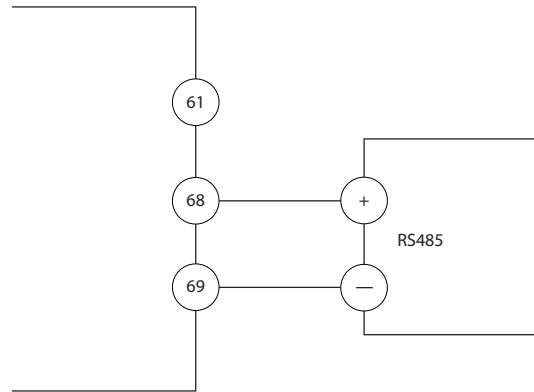


図 4.14 シリアル通信 配線図

130BB489.10

4.8.5 USB データ通信

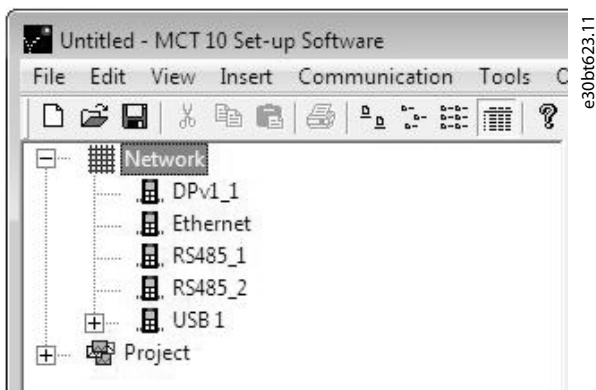


図 4.13 ネットワーク・バス・リスト

e30bt623.11

USB ケーブルが切断されている場合、USB ポートを介して接続されている周波数変換器がネットワーク・バス・リストから除外されます。

注記

USB バスにはアドレス設定機能も設定するバス名がありません。USB を通して 2 つ以上の周波数変換器を接続する場合は、MCT 10 設定ソフトウェア ネットワーク・バス・リストでバス名の数字が自動で増加していきます。USB ケーブルを通して 2 つ以上の周波数変換器を接続すると、Windows XP 搭載のコンピューターは例外処理を実行して故障することがあります。そのため、USB を介して PC に周波数変換器を 1 台だけ接続することをお勧めします。

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 プロトコルのプロトコル形式。
2. パラメーター 8-31 アドレスの周波数変換器アドレス。
3. パラメーター 8-32 ボーレートのボーレート。

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・オブ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るすることができます。

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	説明	☑
補助機器	<ul style="list-style-type: none"> 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。 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。 モーターの力率改善コンデンサーをはずします。 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。 	
ケーブルルーティング (配線)	<ul style="list-style-type: none"> 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。 	
コントロール配線	<ul style="list-style-type: none"> 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。 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。 必要に応じて、信号の電圧源をチェックします。 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。	
冷却用空きスペース	<ul style="list-style-type: none"> 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。 	
周囲条件	<ul style="list-style-type: none"> 周囲条件を満たしているか確認してください。 	
ヒューズと遮断器	<ul style="list-style-type: none"> 適切なヒューズと遮断器であることをチェックします。 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。 	
接地	<ul style="list-style-type: none"> 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。 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。 	
入力及び出力電力配線	<ul style="list-style-type: none"> 接続が緩んでないかチェックします。 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。 	
パネル内部	<ul style="list-style-type: none"> 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。 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。 	
スイッチ類	<ul style="list-style-type: none"> 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。 	
振動	<ul style="list-style-type: none"> 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。 異常な量の振動がないか検査してください。 	

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 Ω 値を測定して、モーターの継続性を確認します。
7. 周波数変換器とモーター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 (NLCP)、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。このセクションには、NLCP 及び GLCP の操作について記載されています。



周波数変換器は、RS485 通信ポートまたは USB 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、注文番号 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：
drives.danfoss.com/downloads/pc-tools/#/.

5.3.1 数値ローカル・コントロール・パネル (NLCP)

数値ローカル・コントロール・パネル (NLCP) 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)。

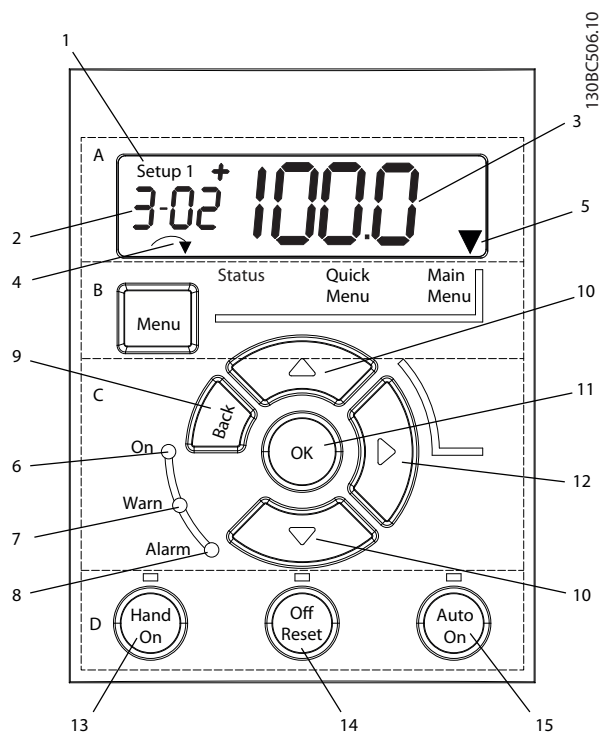


図 5.1 NLCP の外観

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。すべてのデータは NLCP 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。小さい矢印は方向を示します。
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

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するには、[Menu]を押してください。

C. 表示ランプ (LED) 及びナビゲーション・キー

	表示	ランプ	機能
6	オン	緑色	ON は、周波数変換器に主電源電圧、直流バス端子、又は 24 V 外部電源から電力が供給されると点灯します。
7	WARN(警告)	黄色	警告の条件が満足されると、黄色の警告 LED 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	警報	赤色	故障が発生すると、赤色の警告 LED が点滅し、警告テキストが表示されます。

表 5.2 図 5.1 に対する説明、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ーに戻すときに使用します。
10	[▲] [▼]	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。
11	[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。
12	[▶]	押して、パラメーター値内で左右に移動したり、数値を個々に変更したりできます。

表 5.3 図 5.1 に対する説明、ナビゲーション・キー

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源は遮断しないでください。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。警告モードの場合は、警告状態が解除されるとアラームがリセットされます。
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。

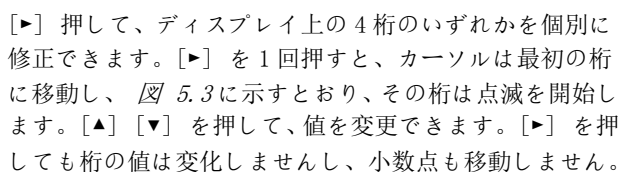
表 5.4 図 5.1 に対する説明、セクション D

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]キーを押すことで、周波数変換器が主電源から切断されることはありません。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 NLCP 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、

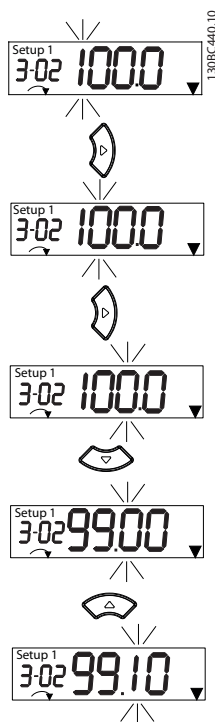


図 5.3 右キー機能

[▶] 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] 国際からパラメーター 1-00 Configuration Mode [0] 開ループ速度)。

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 NLCP 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、ディスプレイのインジケーターがクイック・メニューの上にくるまで [Menu] 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. パラメーター設定の値を変更するには、[▲] [▼] を押します。
6. [OK] を押して変更を受け入れます。
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。

130BC445.13

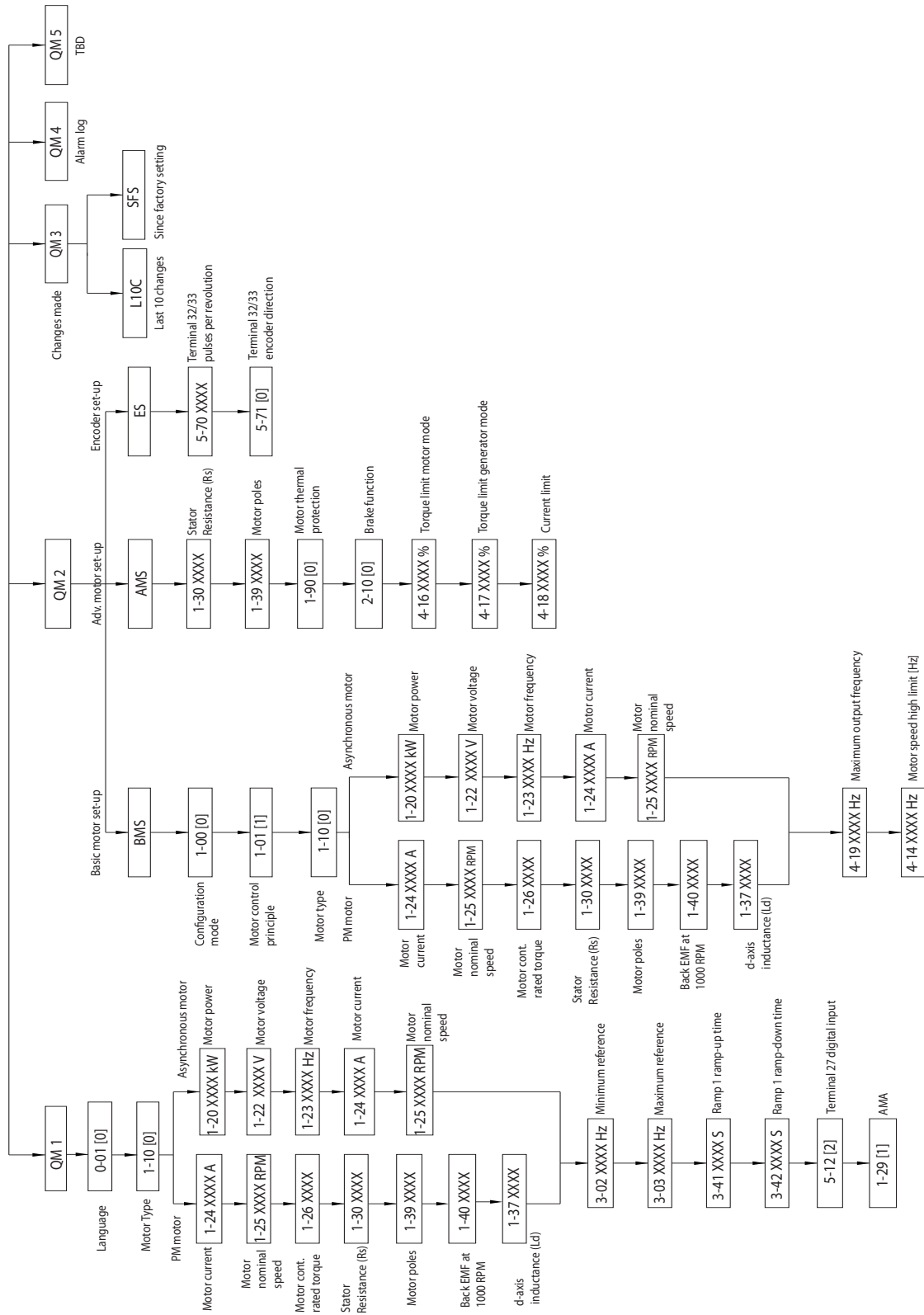


図 5.4 クイック・メニュー構造

5.3.4 NLCP 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。

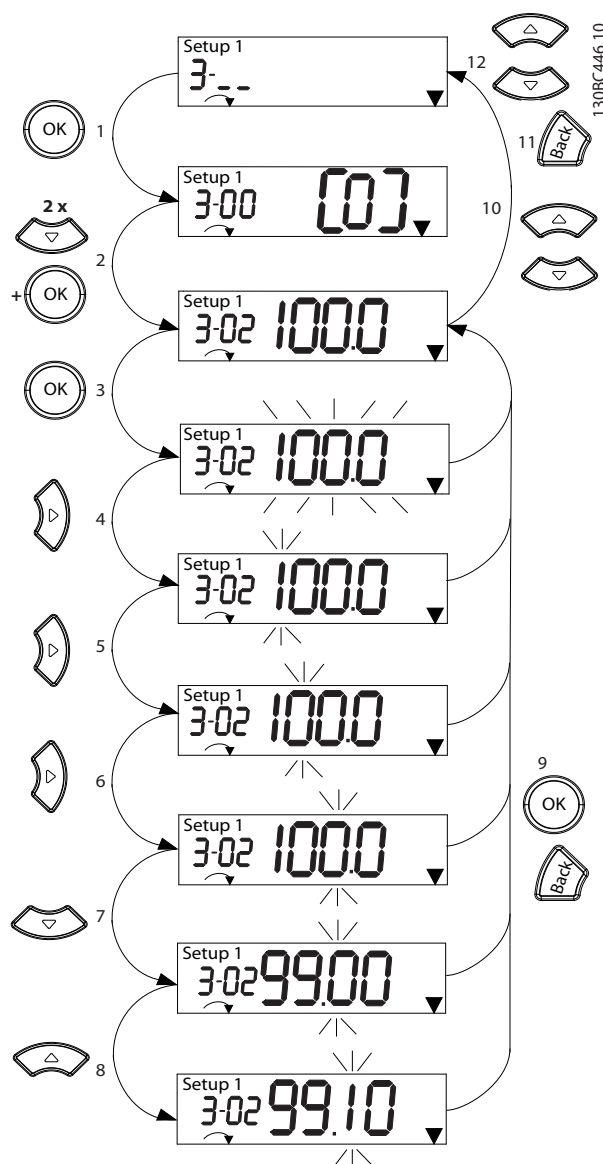


図 5.5 メイン・メニューインタラクション - 連続パラメーター

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ます。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類似性がありますが、NLCP の桁制限 (大きい 4 桁) のためパラメーター値はカッコに表示されます。また計数は 99 より大きい値をとることができます。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。

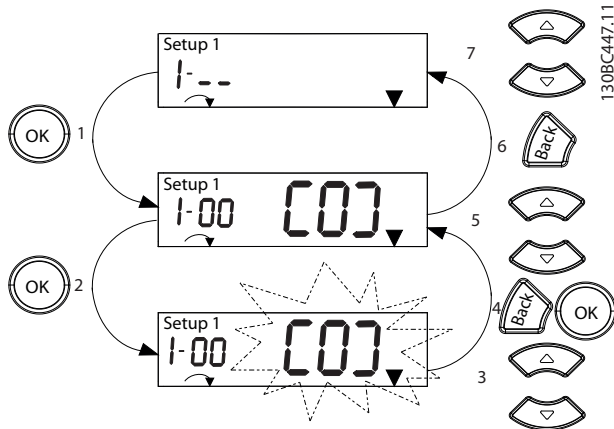


図 5.6 メイン・メニューインタラクション - 列挙型パラメーター

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:

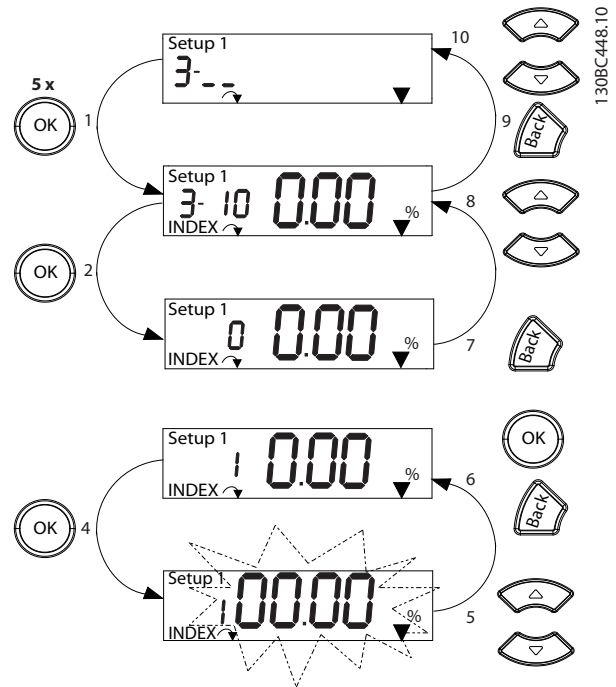


図 5.7 メイン・メニューインタラクション - アレイ・パラメーター

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]: 変更を承認します。
7	[Back]: インデックスの編集をキャンセルして、新しいパラメーターを選択します。
8	[▲][▼]: グループ内のパラメーターを選択します。
9	[Back]: パラメーター・インデックス値を除去して、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 グラフィック・ローカル・コントロール・パネル (GLCP)

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

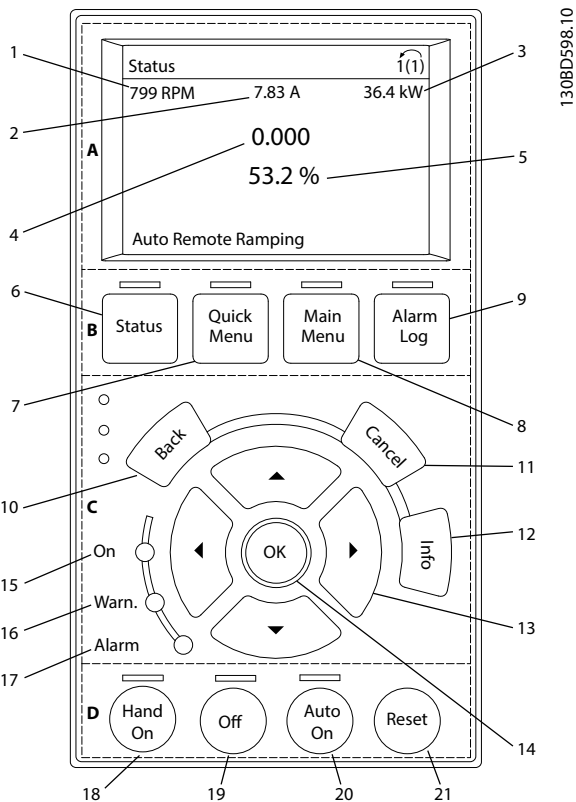


図 5.8 グラフィック・ローカル・コントロール・パネル (GLCP)

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 24V DC 外部電源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 表示設定で選択します。

ディスプレイ	パラメーター番号	デフォルト設定
1	0-20	[1602] 速度指令信号 [%]
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	メニュー内の項目間を移動するには、4つのナビゲーション・キーを使用します。
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 は、周波数変換器に主電源電圧、直流バス端子、又は 24 V 外部電源から電力が供給されると点灯します。
16	WARN(警告)	黄色	警告の条件が満足されると、黄色の警告 LED 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	警報	赤色	故障が発生すると、赤色の警告 LED 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)	手動オンモードで周波数変換器を起動させます。 <ul style="list-style-type: none"> 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。
19	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"> 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。
21	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。
- パラメーター設定の値を変更するには、[▲] [▼] を押します。
- 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。
- [OK] を押して変更を受け入れます。
- [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 LCP へ / からデータのアップロード / 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 からへを選択します。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] 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 LCP によるデフォルト設定の回復

注意

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。初期化では パラメーター 1-06 *Clockwise Direction* とパラメーター 0-03 *Regional Settings* 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。

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

- パラメーター 14-22 *Operation Mode* を選択して、[OK] (確定) を押します。
- [2] 初期化を選択して、[OK] (確定) 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、Dr 初期化が表示されます。
- [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、GLCP で [Status]、[Main Menu]、[OK] を同時に押し続けます、あるいは NLCP で [Menu]、[OK] を同時に押し続けます (約 5 秒、またはクリック音が聞こえて、ファンが始動するまで)。

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・データをリストの記載順に入力します。モーター銘板の情報を確認します。

- パラメーター 1-20 *Motor Power*.
- 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+ 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。

- パラメーター 1-30 *Stator Resistance (Rs)*.
- パラメーター 1-31 *Rotor Resistance (Rr)*.
- パラメーター 1-33 *Stator Leakage Reactance (Xl)*.
- パラメーター 1-35 *Main Reactance (Xh)*.

データは、モーター・データシートに記載されています (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 *Automatic Motor Adaption (AMA)* を用いて [1] 完全 AMA を有効化、パラメーターを手動で入力します。

VVC+ 実行時のアプリケーション別調整

VVC+ 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+ 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
 - [3] PM, salient IPM (PM, 突極 IPM)
- パラメーター 1-00 *Configuration Mode* で [0] 開ループを選択します。

注記

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 モーターオプションの 1 を選択した後、パラメーター・グループ 1-2* Mo データ、1-3* 調整 Mo データ・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・データシートに表記されています。

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、ライン対共通 (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ておらず、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 は次のよう算出できます：
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、プログラム全般及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のオプションに推奨されます (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 および 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 負荷/I モーター <5	<ul style="list-style-type: none"> ● 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。 ● パラメーター 1-14 Damping Gain の値を減少します。 ● パラメーター 1-66 Min. Current at Low Speed の値を減少します (<100%)。
中慣性アプリケーション 50>I 負荷/I モーター >5	計算値を維持します。
高慣性アプリケーション I 負荷/I モーター >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)	<p>パラメーター 1-17 Voltage filter time const. の値を増加します。</p> <p>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)。</p>

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)

VVC⁺ モードで周波数変換器とモーターとの間の適合性の最適化を図るには、AMA を動作させます。

- 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ご覧ください。
- 最良の結果を得るため、この手順は冷えている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 13 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-** 負荷及びモーター* に進みます。
4. [OK] を押します。
5. パラメーター・グループ *1-2* Mo* 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 Adaption (AMA)* へ進みます。
8. [OK] を押します。
9. [1] 完全 AMA を有効化を選択します。
10. [OK] 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、[▲] を押ししてください。
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。
 - 5a パラメーター *1-06 時計回り方向* が [0]* 正常(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。
 - 5b 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 Configuration Mode* で [0] 開ループを選択します。
2. パラメーター *7-00 Speed PID Feedback Source* 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] 正常パラメーター *1-06 Clockwise Direction*) 。
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 Term 32/33

Encoder Direction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。警報（トリップ）が出た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 メモリモジュール

VLT® Memory Module MCM は、次のデータが含まれている小さいメモリデバイスです。

- 周波数変換器のファームウェア (コントロール・カードでの通信用のファームウェアは含まれていません)。
- PUD ファイル。
- SIVP ファイル。
- パラメータファイル。

VLT® Memory Module MCM は付属品です。周波数変換器には、出荷時にメモリモジュールは取り付けられていません。新しいメモリモジュールは、次の注文番号を使用して注文できます。

説明	注文番号
VLT® Memory Module MCM 102	132B0359
VLT® Memory Module MCM 103	132B0466

表 5.14 注文番号

それぞれのメモリモジュールには、一意のシリアル番号があり変更できません。

注記

VLT® Memory Module MCM は、ファームウェア 1.5 以前を搭載した周波数変換器で使用できます。

メモリモジュールで設定する前に、パラメーター 31-40 Memory Module Function の正しいオプションを選択します。

パラメーター — 31-40 Memory Module Function	説明
[0] Disabled (無効)	データ機能のダウンロードまたはアップロードが無効です。
*[1] Only Allow Download (ダウンロードだけ可能)	メモリモジュールから周波数変換器にデータをダウンロードすることだけが可能です。これがパラメーター 31-40 Memory Module Function のデフォルトの設定です。
[2] Only Allow Upload (アップロードだけ可能)	周波数変換器からメモリモジュールにデータをアップロードすることだけが可能です。
[3] Allow Both Download and Upload (ダウンロードとアップロードの両方が可能)	このオプションを選択した場合、周波数変換器はまずメモリモジュールからデータをダウンロードし、その後周波数変換器からメモリモジュールにデータをアップロードします。

表 5.15 パラメーター 31-40 Memory Module Function の詳細

注記

予期しない上書きの回避

パラメーター 31-40 Memory Module Function のデフォルトの設定は [1] Only Allow Download (ダウンロードだけが可能) です。OSS ファイルを使用した MCT 10 によるファームウェアのアップデート、LCP またはバスにより更新されたパラメータ、パラメーター 14-22 Operation Mode を介してリセットされたパラメータ、周波数変換器の 3-finger-reset of などのアップデートがある場合、更新されたデータは、周波数変換器がメモリモジュールから再度データをダウンロードするので新しい電源サイクルのあとに失われます。

- データをメモリモジュールから周波数変換器にダウンロードした後、新しい電源サイクルの前にパラメーター 31-40 Memory Module Function で [0] Disabled (無効または) [2] Only Allow Upload (アップロードだけが可能) を選択します。

5.9.1 周波数変換器データを新しいメモリモジュール(ドライブバックアップの作成)と同期

- 新しい空のメモリモジュールを周波数変換器に挿入します。
- パラメーター 31-40 Memory Module Function で [2] Only Allow Upload (アップロードだけが可能) または [3] Allow Both Download and Upload (ダウンロードとアップロードの両方が可能) を選択します。
- 周波数変換器の電源を入れます。
- 同期が完了するまで待ちます。章 5.9.7 性能の転送と表示を参照して周波数変換器で転送の状況を確認します。

注記

メモリモジュールで予期しないデータの上書きを回避するには、異なる操作目的にしたがって、次の電源サイクルの前にパラメーター 31-40 Memory Module Function の設定を調整します。

5.9.2 別の周波数変換器にデータをコピー

- 必要なデータがメモリモジュールにアップロードされていることを確認します(章 5.9.1 周波数変換器データを新しいメモリモジュール(ドライブバックアップの作成)と同期参照)。
- メモリモジュールを取り外し新しい周波数変換器に挿入します。
- 新しい周波数変換器のパラメーター 31-40 Memory Module Function で [1] Only Allow Download (ダウンロードだけが可能) ま

たは [3] Allow Both Download and Upload (ダウンロードとアップロードの両方が可能) が選択されていることを確認します。

- 新しい周波数変換器の電源を入れます。
- ダウンロードが完了し、データが転送されるまで待ちます。章 5.9.7 性能の転送と表示を参照して周波数変換器で転送の状況を確認します。

注記

メモリモジュールで予期しないデータの上書きを回避するには、異なる操作目的にしたがって、次の電源サイクルの前にパラメーター 31-40 Memory Module Function の設定を調整します。

5.9.3 複数の周波数変換器にデータをコピー

複数の周波数変換器が同じ電圧/電源にある場合、1つの周波数変換器の情報は、1つのメモリモジュールを介して別のものに転送されます。

- 章 5.9.1 周波数変換器データを新しいメモリモジュール(ドライブバックアップの作成)と同期のステップにしたがって、データを1つの周波数変換器からメモリモジュールにアップロードします。
- マスターメモリモジュールに予期しないデータのアップロードを回避するには、周波数変換器のパラメーター 31-40 Memory Module Function で [1] Only Allow Download (ダウンロードだけが可能) を必ず選択してください。
- メモリモジュールを取り外し新しい周波数変換器に挿入します。
- 新しい周波数変換器の電源を入れます。
- ダウンロードが完了し、データが転送されるまで待ちます。章 5.9.7 性能の転送と表示を参照して周波数変換器で転送の状況を確認します。
- 次の周波数変換器でステップ 3-5 を繰り返します。

注記

データは、VLT®Memory Module Programmer を介して PC から面利モジュールにダウンロードすることもできます。

注記

いずれの周波数変換器でも、データのバックアップ用に空のメモリモジュールを挿入すると、次の電源サイクルが始まる前に、パラメーター 31-40 Memory Module Function の設定を [2] Only Allow Upload (アップロードだけが可能) または [3] Allow Both Download and Upload (ダウンロードとアップロードの両方が可能) に調整します。

5.9.4 ファームウェア情報の転送

2つの周波数変換器が同じ電圧/電源にある場合、1つの周波数変換器から別のものにファームウェア情報が転送されます。

1. 章 5.9.1 周波数変換器データを新しいメモリモジュール(ドライブバックアップの作成)と同期のステップにしたがって、ファームウェア情報を1つの周波数変換器からメモリモジュールにアップロードします。
2. 章 5.9.2 別の周波数変換器にデータをコピーのステップにしたがって、同じ電圧/電源の別の周波数変換器にファームウェア情報を転送します。

注意

ファームウェア情報は、VLT®Memory Module Programmer を介して PC から面利モジュールにダウンロードすることもできます。

5.9.5 パラメータの変更をメモリモジュールにバックアップ

1. 周波数変換器に新しいまたはメモリを消去したメモリモジュールを挿入します。
2. パラメーター 31-40 Memory Module Function で [2] Only Allow Upload (アップロードだけが可能) または [3] Allow Both Download and Upload (ダウンロードとアップロードの両方が可能) を選択します。
3. 周波数変換器の電源を入れます。
4. 同期が完了するまで待ちます。章 5.9.7 性能の転送と表示を参照して周波数変換器で転送の状況を確認します。
5. パラメータの設定の変更は自動的にメモリモジュールと同期されます。

5.9.6 データの消去

メモリモジュールは新しい電源サイクルなしで、パラメーター 31-43 Erase_MM の設定で消去できます。

1. メモリモジュールが周波数変換器に取り付けられていることを確認します。
2. パラメーター 31-43 Erase_MM で [1] Erase MM (MM を消去) を選択します。
3. メモリモジュールのすべてのファイルは消去されます。
4. パラメーター 31-43 Erase_MM の設定は [0] 機能なしに戻ります。

5.9.7 性能の転送と表示

周波数変換器とメモリモジュール間で異なるデータの転送にかかる時間は異なります(表 5.16 を参照)。

データファイル	時間
ファームウェアファイル	<ul style="list-style-type: none"> ● 周波数変換器からメモリモジュールへのデータのアップロードには約2分かかります。 ● メモリモジュールから周波数変換器へのデータのアップロードには約6分かかります。
SIVP ファイル。	約 10 秒。
パラメータファイル ¹⁾	約 5 秒。

表 5.16 性能の転送

1) 周波数変換器のパラメータを変更すると、更新したパラメータにアップロードするには、電源を切る前に約5秒待ちます。

データファイル	表示		
	GLCP	NLCP	LED 上 ¹⁾
ファームウェアファイル	転送中は“メモリモジュールと同期中”が表示されます。	文字は表示されません。	転送中 LED がゆっくり点滅します。
SIVP ファイル。			LED は点滅しません。
パラメータファイル	文字は表示されません。		

表 5.17 転送の表示

1) LED 上は LCP にあります。LED 上での位置と機能については、章 5.3.1 数値ローカル・コントロール・パネル (NLCP) と章 5.3.5 グラフィック・ローカル・コントロール・パネル (GLCP) を参照してください。

5.9.8 PROFIBUS コンバーターを有効にする

VLT® Memory Module MCM 103 は、メモリモジュールとアクティベーション モジュールの両方を組み合わせたように機能し、ファームウェアの PROFIBUS コンバーター機能を有効にします。VLT® Memory Module MCM 103 には、PBconver.MME ファイルが含まれており、これは個々のメモリモジュールのシリアル番号を組み合わせたものです。PBconver.MME は PROFIBUS コンバーター機能のキーとなります。

PROFIBUS コンバーターを有効にするには、パラメーター 14-70 Compatibility Selections でバージョンを選択します。

パラメータ	説明
— 14-70 Compatibility Selections	
*[0] No Function (機能なし)	互換性の機能の選択が無効です。
[12] VLT2800 3M	周波数変換器の VLT2800 3M 互換性モードを選択します。
[13] VLT2800 3M incl. MAV	周波数変換器の VLT2800 3M incl. MAV 互換性モードを選択します。
[14] VLT2800 12M	周波数変換器の VLT2800 12M 互換性モードを選択します。
[15] VLT2800 12M incl. MAV	周波数変換器の VLT2800 12M incl. MAV 互換性モードを選択します。

稼動時間 720 時間後に、周波数変換器が警告を報告します。PROFIBUS コンバーターはまだ機能します。パラメータ 31-48 Time Limit Remaining Time のタイムカウンタが 0 に達すると、周波数変換器は、次のスタートアップコマンドでトリップ・ロックアラームを報告します。

表 5.18 パラメータ 14-70 Compatibility Selections の詳細

VLT® Memory Module MCM 103 から PROFIBUS コンバーターを有効にします。

1. 周波数変換器にメモリモジュールを挿入します。
2. パラメータ 14-70 Compatibility Selections の [12] VLT 2800 3M または [14] VLT 2800 12M を選択します。
3. 電源サイクルを作成し、VLT® 2800 PROFIBUS 認証番号とモードとして周波数変換器を開始します。

注記

VLT® Memory Module MCM 103 が PROFIBUS コンバーターとして機能するにはパラメータ 31-40 Memory Module Function を [0] Disabled (無効) に設定しないでください。

一定の時間 VLT® Memory Module MCM 103 なしで PROFIBUS コンバーターを有効にすることができます。この時間が経過する前に、VLT® Memory Module MCM 103 を挿入し PROFIBUS コンバーター機能を維持します。

パラメータ設定から PROFIBUS コンバーターを有効にします。

1. パラメータ 31-47 Time Limit Function で [1] Enabled (有効) を選択します。
2. パラメータ 14-70 Compatibility Selections の [12] VLT 2800 3M または [14] VLT 2800 12M を選択します。
3. 電源サイクルを作成し、VLT® 2800 PROFIBUS 認証番号とモードとして周波数変換器を開始します。
4. 電源サイクルの後パラメータ 31-48 Time Limit Remaining Time がカウントを開始し、使用可能な残り時間を表示します。

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 SIL2
- 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必要な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的な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。

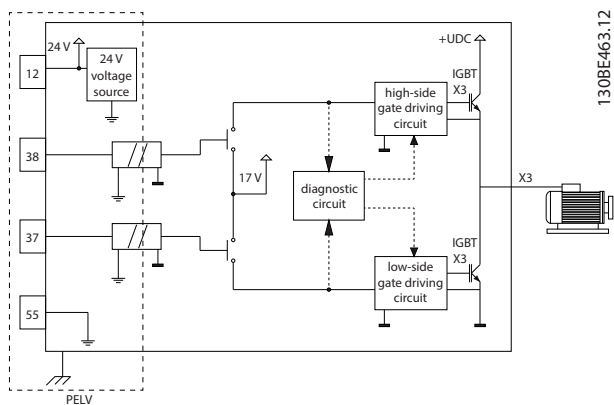


図 6.1 STO アーキテクチャ

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: Safe Torque Off
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について：パルス信号が低レベル ($\leq 1.8\text{ V}$) を 5 ms 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。

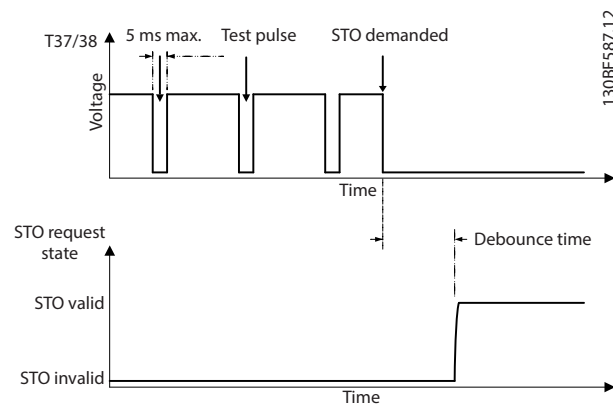


図 6.2 試験パルスフィルタリング

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。また、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。最初の設置の後および安全設置への変更後に、試運転試験に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)。停止カテゴリーの詳細は、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 主電源接続及びコントロール配線について、章 4 電气的設置 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。

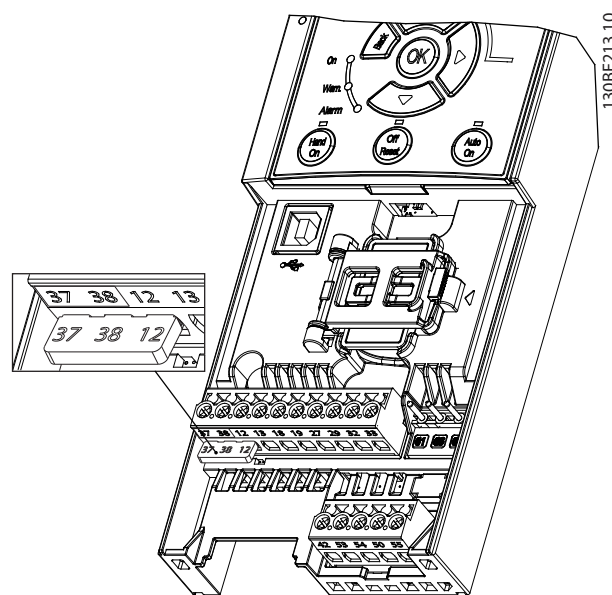


図 6.3 端子 12(24 V)、37 および 38 間のジャンパー線

- 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必要な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。

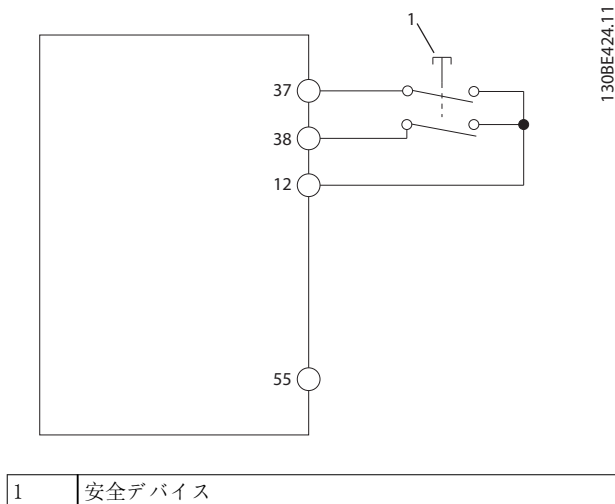


図 6.4 キャビネット 1 個での STO 配線、周波数変換器が電源電圧を供給

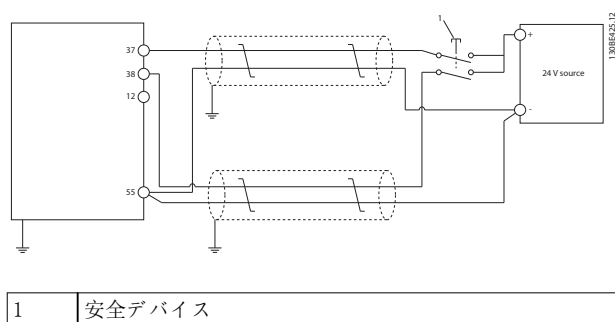


図 6.5 STO 配線、外部電源

3. 章 4 電氣的設置 の指示に従って配線を完了させて:

- 3a 短絡の危険性を排除してください。
- 3b STO ケーブルが長さ 20 m (65.6 ft) 以上である、又はキャビネットの外側にある場合、STO ケーブルをシールドしてください。
- 3c 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 が必要ない場合、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、DC 電圧低下または 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 Torque Off= [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 Torque Off= [3] 安全停止警告。

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 が含まれる設置やアプリケーションを変更するたびに、この試験を実行してください。

注記

最初の設置後、および設置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 Torque Off 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 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 Torque Off 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。
 - 2b LCP が取り付けられている場合、警告 68、安全停止 W68 が LCP に表示されます。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 16-92 Warning Word のビット 30 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。

注記

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 Torque Off 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 が警報 68、安全停止 を示しているかどうか確認します。
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:

- VLT® Midi Drive 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
- 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高 85 °C (185 °F) 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。

6

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	ISO 13849-1	
	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
	IEC 61508/IEC 61800-5-2/IEC 62061	
	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/h)
	作動要求当たりの危険な故障の発生率 (PTI = 20 年での PFD _{avg}) (低要求モード)	6.05E-4
	安全故障割合 (SFF)	デュアルチャンネル・ パーツ用: >84%
		シングルチャンネル・ パーツ用: >99%
	ハードウェア不具合許容値 (HFT)	デュアルチャンネル・ パーツ用: HFT = 1
		シングルチャンネル・ パーツ用: HFT = 0
	実証テスト間隔 ²⁾	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) 実証テストの手順については、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

7.1 はじめに

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。

7.2 アプリケーション例

7.2.1 AMA

		パラメーター																															
		機能	設定																														
<table border="1"> <tr><td colspan="2">FC</td></tr> <tr><td>+24 V</td><td>12</td></tr> <tr><td>+24 V</td><td>13</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>18</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>19</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>27</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>29</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>32</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>33</td></tr> <tr><td colspan="2"> </td></tr> <tr><td>+10 V</td><td>50</td></tr> <tr><td>A IN</td><td>53</td></tr> <tr><td>A IN</td><td>54</td></tr> <tr><td>COM</td><td>55</td></tr> <tr><td>A OUT</td><td>42</td></tr> </table>	FC		+24 V	12	+24 V	13	D IN	18	D IN	19	D IN	27	D IN	29	D IN	32	D IN	33			+10 V	50	A IN	53	A IN	54	COM	55	A OUT	42	130BF096.10	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
	FC																																
	+24 V	12																															
	+24 V	13																															
	D IN	18																															
	D IN	19																															
	D IN	27																															
	D IN	29																															
	D IN	32																															
	D IN	33																															
+10 V	50																																
A IN	53																																
A IN	54																																
COM	55																																
A OUT	42																																
パラメーター — 5-12 端末 27 デジタル入力	*[2] 逆フ リーラン																																
* = 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* Mo データを設定してください。																																	
注記 端子 13 および 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

7.2.2 速度

		パラメーター																															
		機能	設定																														
<table border="1"> <tr><td colspan="2">FC</td></tr> <tr><td>+24 V</td><td>12</td></tr> <tr><td>+24 V</td><td>13</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>18</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>19</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>27</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>29</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>32</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>33</td></tr> <tr><td colspan="2"> </td></tr> <tr><td>+10 V</td><td>50</td></tr> <tr><td>A IN</td><td>53</td></tr> <tr><td>A IN</td><td>54</td></tr> <tr><td>COM</td><td>55</td></tr> <tr><td>A OUT</td><td>42</td></tr> </table>	FC		+24 V	12	+24 V	13	D IN	18	D IN	19	D IN	27	D IN	29	D IN	32	D IN	33			+10 V	50	A IN	53	A IN	54	COM	55	A OUT	42	130BE204.11	パラメーター — 6-10 Terminal 53 Low Voltage	0.07 V*
	FC																																
	+24 V	12																															
	+24 V	13																															
	D IN	18																															
	D IN	19																															
	D IN	27																															
	D IN	29																															
	D IN	32																															
	D IN	33																															
+10 V	50																																
A IN	53																																
A IN	54																																
COM	55																																
A OUT	42																																
パラメーター — 6-11 Terminal 53 High Voltage	10 V*																																
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																																
パラメーター — 6-19 Terminal 53 mode	[1] 電圧																																
* = 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	
FC		機能	設定
+24 V	12	パラメーター — 6-22 Terminal 54 Low Current	4mA*
+24 V	13	パラメーター — 6-23 Terminal 54 High Current	20mA*
D IN	18	パラメーター — 6-24 Terminal 54 Low Ref./Feedb. Value	0
D IN	19	パラメーター — 6-25 Terminal 54 High Ref./Feedb. Value	50
D IN	27	パラメーター — 6-29 Terminal 54 mode	[0] 電流
D IN	29		
D IN	32		
D IN	33		
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		

130BF097.10

4-20mA

* = 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	
FC		機能	設定
+24 V	12	パラメーター — 5-10 端末	*[8] スタート
+24 V	13	18 デジタル入力	
D IN	18	パラメーター — 5-12 端末	[19] 速度指令信号凍結
D IN	19	27 デジタル入力	
D IN	27	パラメーター — 5-13 端末	[21] 加速
D IN	29	29 デジタル入力	
D IN	32	パラメーター — 5-14 端末	[22] 減速
D IN	33	32 デジタル入力	
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		

130BF100.10

* = デフォルト値
注意/コメント:

表 7.5 加速/減速

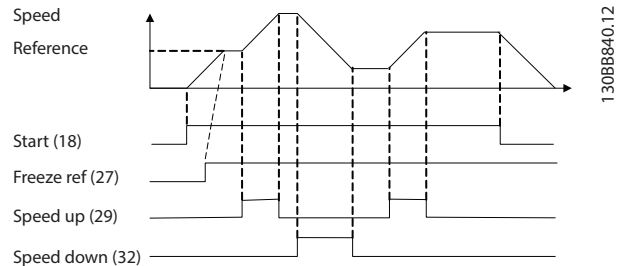


図 7.1 加速/減速

		パラメーター	
FC		機能	設定
+24 V	12	パラメーター — 6-10 端末	0.07 V*
+24 V	13	53 低電圧	
D IN	18	パラメーター — 6-11 端末	10 V*
D IN	19	53 高電圧	
D IN	27	パラメーター — 6-14 端末	0
D IN	29	53 低速信 / FB 値	
D IN	32	パラメーター — 6-15 端末	50
D IN	33	53 高速信 / FB 値	
+10 V	50	パラメーター — 6-19 Terminal 53 mode	[1] Voltage (電圧)
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		

130BE208.11

≈5kΩ

* = 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)

7.2.3 スタート / ストップ

		パラメーター	
FC		機能	設定
+24 V	12	パラメーター — 5-10 端末 18 デジタル入力	[8] スタ ート
+24 V	13		
D IN	18		
D IN	19		
D IN	27	パラメーター — 5-11 端末 19 デジタル入力	*[10] 逆 転
D IN	29		
D IN	32	パラメーター — 5-12 端末 27 デジタル入力	[0] 動作 なし
D IN	33		
+10 V	50	パラメーター — 5-14 端末 32 デジタル入力	[16] プリ 速信ビット
A IN	53		0
A IN	54		[17] プリ 速信ビット
COM	55		1
A OUT	42	パラメーター — 3-10 プリセ ット速度指令信号	
		プリ速信ビット 0	25%
		プリ速信ビット 1	50%
		プリ速信ビット 2	75%
		プリ速信ビット 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

7.2.4 外部警報リセット

		パラメーター	
FC		機能	設定
+24 V	12	パラメーター — 5-11 端末 19 デジタル 入力	[1] リセッ ト
+24 V	13		
D IN	18		
D IN	19		
D IN	27	* = デフォルト値	
D IN	29	注意/コメント:	
D IN	32		
D IN	33		
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		

表 7.7 外部警報リセット

7.2.5 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	
FC		機能	設定
+24 V	12	パラメーター — 1-90 モータ — 熱保護	[2] サーミ スター・トリ ップ
+24 V	13		
D IN	18		
D IN	19		
D IN	27	パラメーター — 1-93 サーミ スター・ソース	[1] アナロ グ入力 53
D IN	29		
D IN	32	パラメーター — 6-19 Termin al 53 mode	[1] 電圧
D IN	33		
		* = 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 モーター熱保護を [1] サーミスタートリップに設定してください。	

表 7.8 モーター・サーミスター

7.2.6 SLC

		パラメーター	
		機能	設定
FC		130BE211.11	
+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○	パラメーター — 4-31 モーター FB 速度エラー	50
D IN	18○	パラメーター — 4-32 モーター FB 損失タイムアウト	5 秒
D IN	19○	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
D IN	27○	パラメーター — 5-70 Term 32/33 Pulses Per Revolution	1024*
D IN	29○	パラメーター — 13-00 SL コントローラ — モード	[1] オン
D IN	32○	パラメーター — 13-01 イベントをスタート	[19] 警告
D IN	33○	パラメーター — 13-02 イベントを停止	[44] リセット・キー
+10V	50○	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
A IN	53○	パラメーター — 13-11 コンパレーター演算子	*[1] ≈
A IN	54○	パラメーター — 13-12 コンパレーター値	61
COM	55○	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
A OUT	42○	パラメーター — 13-52 SL コントローラ — アクション	[32] デジ出 A 低設定
RI	01○	パラメーター — 5-40 機能リレー	[80] SL デジ出力 A
	02○		
	03○		
		* = デフォルト値	

パラメーター
<p>注意/コメント: 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。[Off/Reset] を押すまで、リレー 1 は作動します。</p>

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、端子接続の耐久性、粉塵の侵入など、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	説明
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。
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。警報の後にドライブ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ドライブをリセットします： <ul style="list-style-type: none"> • [Reset]/[Off/Reset]を押します。 • デジタル・リセット入力コマンド。 • シリアル通信リセット入力コマンド。 • 自動リセット。

トリップ

トリップ時、ドライブや他の装置が損傷するのを防ぐために、ドライブは動作を停止します。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。ドライブのロジックは動作を続け、ドライブの状態を監視します。不具合状態が解消されるとドライブ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、ドライブや他の装置が損傷するのを防ぐために、ドライブは動作を停止します。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。ドライブのロジックは動作を続け、ドライブの状態を監視します。ドライブは、ドライブ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。不具合が解消された後、ドライブをリセットする前に、入力電源を再投入してください。

8.3 警報と警告の表示

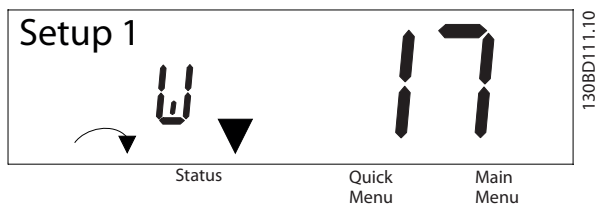


図 8.1 警告ディスプレイ

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。

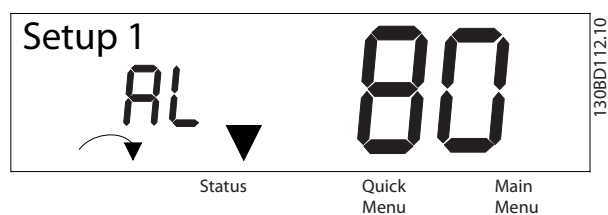


図 8.2 警報/トリップ・ロック警報

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。

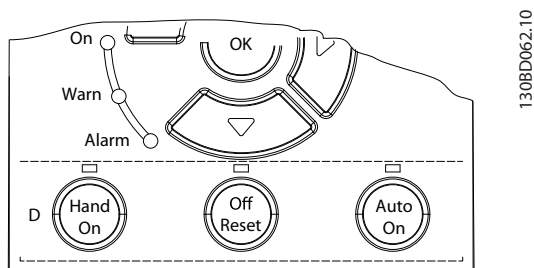


図 8.3 状態表示ランプ

8.4 警告と警報のリスト

8.4.1 警告および警報コードリスト

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.	説明	警告	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 又は 54 の信号は、パラメータ — 6-10 Terminal 53 Low Voltage、パラメータ — 6-20 Terminal 54 Low Voltage、及びパラメータ — 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	電源側で相が損失しているか、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 ¹⁾	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 ¹⁾	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	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。
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・チョップ短絡	-	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 が損失しています。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 が損失しています。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 が損失しています。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不具合を検出しています。

No.	説明	警告	警報	トリップ・ロック	原因
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 <i>Mains Fault Voltage Level</i> で設定した値よりも低く、パラメーター 14-10 <i>Mains Failure</i> 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。
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。
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。
49	速度制限	-	X	-	モーター速度がこの制限 パラメーター 1-87 <i>トリップ速度ロー [Hz]</i> を下回ります。
50	AMA 較正失敗	-	X	-	較正エラーが発生しました。
51	AMA チェック U_{nom} および I_{nom}	-	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 I_{nom}	-	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 大モーター	-	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	AMA 内部	-	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。
60	外部インターロック	-	X	-	外部インターロックが作動しました。
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・カードの切断温度が上限を超えています。
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	Safe Torque Off ²⁾	X	X	-	STO が有効。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。
69	電力カード温度	X	X	X	電力カードの切断温度が上限を超えています。
80	ドライブがデフォルト値に初期化	-	X	-	全てのパラメーター設定がデフォルト設定に初期化されています。
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 <i>Auto DC Braking</i> 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	-	-

No.	説明	警告	警報	トリップ・ロック	原因
99	ロックされた回転子	-	X	-	ローターがブロックされました。
120	位置コントロールの不具合	-	X	-	-
126	モーター回転	-	X	-	AMA を実行中は PM モーターが回転しています。
127	逆起電力が高すぎる	X	-	-	開始する前の PM モーターのバック EMF が高すぎます。
188	STO 内部不具合 ²⁾	-	X	-	24 V 直流電源が2個の STO 端子 (37 及び 38) のいずれかにのみ接続されているか、STO チャン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。
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

- 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。
- この警告は、パラメーター 14-20 Reset Mode を介して自動的にリセットできません。

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。

ビット	16 進数	詳細	警報メッセージ文 (パラメーター 16-90 Alarm Word)	警報メッセージ文 2 (パラメーター 16-91 Alarm Word 2)	警報メッセージ文 3 (パラメーター 16-97 Alarm Word 3)	警告メッセージ文 (パラメーター 16-92 Warning Word)	警告メッセージ文 2 (パラメーター 16-93 Warning Word 2)	拡張状態メッセージ文 (パラメーター 16-94 Ext. Status Word)	拡張状態メッセージ文 2 (パラメーター 16-95 Ext. Status Word 2)
0	00000001	1	ブレーキ確認	予約済み	STO 機能障害	予約済み	予約済み	ランピング	オフ
1	00000002	2	電力カード温度	ゲートドライブ電圧不具合	MM 警報	電力カード温度	予約済み	AMA 調整	手動/自動
2	00000004	4	地絡	予約済み	予約済み	予約済み	予約済み	CW/CCW をスタート	プロフィバス OFF1 アクティブ
3	00000008	8	Ctrl. カード温度	予約済み	予約済み	Ctrl. カード温度	予約済み	シャットダウン	プロフィバス OFF2 アクティブ
4	00000010	16	コントロール・メッセージ文	予約済み	予約済み	コントロール・メッセージ文	予約済み	加速	プロフィバス OFF3 アクティブ
5	00000020	32	過電流	予約済み	予約済み	過電流	予約済み	フィードバック高	予約済み
6	00000040	64	トルク制限	予約済み	予約済み	トルク制限	予約済み	フィードバック低	予約済み
7	00000080	128	モーター過熱	予約済み	予約済み	モーター過熱	予約済み	出力電流高	コント準備
8	00000100	256	モーター ETR 過	破損ベルト	予約済み	モーター ETR 過	破損ベルト	出力電流低	周波数変換器準備完了

ビット	16進数	詳細	警報メッセージ文 (パラメータ 16-90 Alarm Word)	警報メッセージ文 2 (パラメータ 16-91 Alarm Word 2)	警報メッセージ文 3 (パラメータ 16-97 Alarm Word 3)	警告メッセージ文 (パラメータ 16-92 Warning Word)	警告メッセージ文 2 (パラメータ 16-93 Warning Word 2)	拡張状態メッセージ文 (パラメータ 16-94 Ext. Status Word)	拡張状態メッセージ文 2 (パラメータ 16-95 Ext. Status Word 2)
9	00000200	512	インパ-過負荷	予約済み	予約済み	インパ-過負荷	予約済み	出力周波数高	クイック停止
10	00000400	1024	直流低電圧	始動に失敗	予約済み	直流低電圧	予約済み	出力周波数低	直流ブレーキ
11	00000800	2048	直流低電圧	速度制限	予約済み	直流低電圧	予約済み	ブレーキ確認 OK です。	停止
12	00001000	4096	短絡	外部インターロック	予約済み	予約済み	予約済み	最高ブレーキ	予約済み
13	00002000	8192	予約済み	予約済み	予約済み	予約済み	予約済み	ブレーキ	出力凍結要求
14	00004000	16384	主電源相損失	予約済み	予約済み	主電源相損失	予約済み	予約済み	出力凍結
15	00008000	32768	AMA OK でない	予約済み	予約済み	モーターなし	自動直流ブレーキ	OVC アクティブ	ジョグ要求
16	00010000	65536	ライブ・ゼロ・エラー	予約済み	予約済み	ライブ・ゼロ・エラー	予約済み	交流ブレーキ	ジョグ
17	00020000	131072	内部不具合	予約済み	予約済み	予約済み	予約済み	予約済み	スタート要求
18	00040000	262144	ブレーキ過負荷	予約済み	予約済み	ブレーキ抵抗器電力制限	予約済み	予約済み	スタート
19	00080000	524288	U 相損失	予約済み	予約済み	予約済み	予約済み	速度指令信号高	予約済み
20	00100000	1048576	V 相損失	オプション検出	予約済み	予約済み	過負荷 T27	速度指令信号低	スタート遅延
21	00200000	2097152	W 相損失	オプション不具合	予約済み	予約済み	予約済み	予約済み	スリープ
22	00400000	4194304	フィールドバス不具合	ロックされた回転子	予約済み	フィールドバス不具合	メモリモジュール	予約済み	スリープ促進
23	00800000	8388608	24 V 電源低	位置コントロールの不具合	予約済み	24 V 電源低	予約済み	予約済み	運転中
24	01000000	16777216	主電源異常	予約済み	予約済み	主電源異常	予約済み	予約済み	バイパス
25	02000000	33554432	予約済み	電流制限	予約済み	電流制限	予約済み	予約済み	予約済み
26	04000000	67108864	ブレーキ抵抗器	予約済み	予約済み	予約済み	予約済み	予約済み	外部インターロック
27	08000000	134217728	ブレーキ IGBT	予約済み	予約済み	予約済み	予約済み	予約済み	予約済み
28	10000000	268435456	オプション変更	予約済み	予約済み	エンコーダ損失	予約済み	予約済み	FlyStart アクティブ
29	20000000	536870912	周波数変換器初期化	エンコーダ損失	予約済み	予約済み	逆起電力が高すぎる	予約済み	ヒートシンク・クリーン警告
30	40000000	1073741824	Safe Torque Off	予約済み	予約済み	Safe Torque Off	予約済み	予約済み	予約済み

ビット	16 進数	詳細	警報メッセージ文 (パラメータ 16-90 Alarm Word)	警報メッセージ文 2 (パラメータ 16-91 Alarm Word 2)	警報メッセージ文 3 (パラメータ 16-97 Alarm Word 3)	警告メッセージ文 (パラメータ 16-92 Warning Word)	警告メッセージ文 2 (パラメータ 16-93 Warning Word 2)	拡張 状態メッセージ文 (パラメータ 16-94 Ext. Status Word)	拡張 状態メッセージ文 2 (パラメータ 16-95 Ext. Status Word 2)
31	800000 00	21474836 48	機械レベル低	予約済み	予約済み	予約済み	予約済み	データベース がビジー	予約済み

表 8.2 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の説明

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 端末 18 デジタル入力を確認します (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 24 V を供給するか、この端子を [0] 動作無しにプログラムします。
	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"> 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? プリセット速度指令信号がアクティブですか? 端子接続は正しく行われていますか? 端子のスケーリングは正しく行われていますか? 速度指令信号はアクティブですか? 	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 モーター速度方向 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。	
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 モーター速度上限 [Hz] 及び パラメーター 4-19 最高出力周波数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リングされていない	パラメーター・グループ 6-** AnaI/0 モード及びパラメーター・グループ 3-1* 速度指令信号において速度指令入力信号スケー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-** AnaI/0 モード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* Mo データ、1-3* 調整 Mo データ、1-5* 負荷独立設定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* 直流ブレーキ及び 3-0* 速信制限を確認します。

症状	考えられる原因	テスト	解決方法
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全負荷電流を超えている場合、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）	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。
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。	<p>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。</p> <p>パラメーター 14-03 <i>Overmodulation</i> で過変調をオフにします。</p> <p>パラメーター 1-64 <i>Resonance Dampening</i> で共振制動を強化します。</p>	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。

表 8.3 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 シャフト出力 [kW (hp)] (代表値)	PK37 0.37 (0.5)	PK55 0.55 (0.75)	PK75 0.75 (1.0)	P1K1 1.1 (1.5)	P1K5 1.5 (2.0)	P2K2 2.2 (3.0)	P3K0 3.0 (4.0)
エンクロージャ保護等級 IP20 (オプションとして IP21/Type 1)	K1	K1	K1	K1	K1	K1	K2
出力電流							
シャフト出力 [kW]	0.37	0.55	0.75	1.1	1.5	2.2	3
連続 (3x380 - 440 V) [A]	1.2	1.7	2.2	3	3.7	5.3	7.2
連続 (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]	0.9	1.2	1.5	2.1	2.6	3.7	5.0
定常 kVA (480 V AC) [kVA]	0.9	1.3	1.7	2.5	2.8	4.0	5.2
最大入力電流							
連続 (3x380 - 440 V) [A]	1.2	1.6	2.1	2.6	3.5	4.7	6.3
連続 (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
詳細仕様							
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 ² (AWG)]	4 (12)						
定格最大負荷における推定電力損失 [W] ¹⁾	20.9	25.2	30	40	52.9	74	94.8
重量、エンクロージャ保護等級 IP20 [kg (lb)]	2.3 (5.1)	2.3 (5.1)	2.3 (5.1)	2.3 (5.1)	2.3 (5.1)	2.5 (5.5)	3.6 (7.9)
重量、エンクロージャ保護等級 IP21 [kg (lb)]	4.0 (8.8)	4.0 (8.8)	4.0 (8.8)	4.0 (8.8)	4.0 (8.8)	4.0 (8.8)	5.5 (12.1)
効率 [%] ²⁾	96.0	96.6	96.8	97.2	97.0	97.5	98.0

表 9.1 主電源 3x380~480 V AC

周波数変換器 シャフト出力 [kW(hp)](代表値)	P4K0 4 (5.5)	P5K5 5.5 (7.5)	P7K5 7.5 (10)	P11K 11 (15)	P15K 15 (20)	P18K 18.5 (25)	P22K 22 (30)
エンクロージャ保護等級 IP20 (オプションとして IP21/Type 1)	K2	K2	K3	K4	K4	K5	K5
出力電流							
シャフト出力	4	5.5	7.5	11	15	18.5	22
連続 (3x380 - 440 V) [A]	9	12	15.5	23	31	37	42.5
連続 (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]	6.2	8.3	10.7	15.9	21.5	25.6	29.5
定常 kVA(480 V AC) [kVA]	6.8	9.1	11.6	17.5	22.4	28.3	33.3
最大入力電流							
連続 (3x380 - 440 V) [A]	8.3	11.2	15.1	22.1	29.9	35.2	41.5
連続 (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
詳細仕様							
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 ² (AWG)]	4 (12)			16 (6)			
定格最大負荷における推定電力損失[W] ¹⁾	115.5	157.5	192.8	289.5	393.4	402.8	467.5
重量、エンクロージャ保護等級 IP20 [kg (lb)]	3.6 (7.9)	3.6 (7.9)	4.1 (9.0)	9.4 (20.7)	9.5 (20.9)	12.3 (27.1)	12.5 (27.6)
重量、エンクロージャ保護等級 IP21 [kg (lb)]	5.5 (12.1)	5.5 (12.1)	6.5 (14.3)	10.5 (23.1)	10.5 (23.1)	14.0 (30.9)	14.0 (30.9)
効率 [%] ²⁾	98.0	97.8	97.7	98.0	98.1	98.0	98.0

表 9.2 主電源 3x380~480 V AC

周波数変換器 シャフト出力 [kW(hp)](代表値)	PK37 0.37 (0.5)	PK55 0.55 (0.75)	PK75 0.75 (1.0)	P1K1 1.1 (1.5)	P1K5 1.5 (2.0)	P2K2 2.2 (3.0)	P3K7 3.7 (5.0)
エンクロージャ保護等級 IP20 (オプションとして IP21/Type 1)	K1	K1	K1	K1	K1	K2	K3
出力電流							
定常 (3x200~240 V) [A]	2.2	3.2	4.2	6	6.8	9.6	15.2
断続 (60 秒過負荷) [A]	3.5	5.1	6.7	9.6	10.9	15.4	24.3
定常 kVA (230 V AC) [kVA]	0.9	1.3	1.7	2.4	2.7	3.8	6.1
最大入力電流							
定常 (3x200~240 V) [A]	1.8	2.7	3.4	4.7	6.3	8.8	14.3
断続 (60 秒過負荷) [A]	2.9	4.3	5.4	7.5	10.1	14.1	22.9
詳細仕様							
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 ² (AWG)]	4 (12)						
定格最大負荷における推定電力損失[W] ¹⁾	29.4	38.5	51.1	60.7	76.1	96.1	147.5
重量、エンクロージャ保護等級 IP20 [kg (lb)]	2.3 (5.1)	2.3 (5.1)	2.3 (5.1)	2.3 (5.1)	2.3 (5.1)	2.5 (5.5)	3.6 (7.9)
重量、エンクロージャ保護等級 IP21 [kg (lb)]	4.0 (8.8)	4.0 (8.8)	4.0 (8.8)	4.0 (8.8)	4.0 (8.8)	5.5 (12.1)	6.5 (14.3)
効率 [%] ²⁾	96.4	96.6	96.3	96.6	96.5	96.7	96.7

表 9.3 主電源 3x200~240V AC

周波数変換器	PK37	PK55	PK75	P1K1	P1K5	P2K2
シャフト出力 [kW(hp)] (代表値)	0.37 (0.5)	0.55 (0.75)	0.75 (1.0)	1.1 (1.5)	1.5 (2.0)	2.2 (3.0)
エンクロージャー保護等級 IP20 (オプションとして IP21/Type 1)	K1	K1	K1	K1	K1	K2
出力電流						
定常 (3x200~240 V) [A]	2.2	3.2	4.2	6	6.8	9.6
断続 (60 秒過負荷) [A]	3.5	5.1	6.7	9.6	10.9	15.4
定常 kVA (230 V AC) [kVA]	0.9	1.3	1.7	2.4	2.7	3.8
最大入力電流						
定常 (1x200~240 V) [A]	2.9	4.4	5.5	7.7	10.4	14.4
断続 (60 秒過負荷) [A]	4.6	7.0	8.8	12.3	16.6	23.0
詳細仕様						
最大ケーブル断面積(主電源とモーター) [mm ² (AWG)]	4 (12)					
定格最大負荷における推定電力損失[W] ¹⁾	37.7	46.2	56.2	76.8	97.5	121.6
重量、エンクロージャー保護等級 IP20 [kg (lb)]	2.3 (5.1)	2.3 (5.1)	2.3 (5.1)	2.3 (5.1)	2.3 (5.1)	2.5 (5.5)
重量、エンクロージャー保護等級 IP21 [kg (lb)]	4.0 (8.8)	4.0 (8.8)	4.0 (8.8)	4.0 (8.8)	4.0 (8.8)	5.5 (12.1)
効率 [%] ²⁾	94.4	95.1	95.1	95.3	95.0	95.4

表 9.4 主電源 1x200-240 V AC

1) 電力損失の代表値は公称負荷条件のものであり、±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、電力損失が増加することがあります。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 4 W の増加のみです)。

EN 50598-2 に従った電力損失データについては、以下を参照してください: www.danfoss.com/vltenergyefficiency。

2) 定格負荷及び定格周波数にて、50 m (164 ft) のシールドされたモーター・ケーブルを用いて測定。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、以下を参照してください: www.danfoss.com/vltenergyefficiency。

9.2 主電源

主電源 (L1/N、L2/L、L3)

供給端子	(L1/N、L2/L、L3)
供給電圧	380 - 480 V: -15% (-25%) ¹⁾ ~ +10%
供給電圧	200 - 240 V: -15% (-25%) ¹⁾ ~ +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% の入力電圧の場合が 75% で、-15% の入力電圧の場合が 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)	1 に近い (>0.98)
入力点スイッチング電源 (L1/N、L2/L、L3) (電源投入) ≤7.5 kW (10 hp)	最大 2 回/分
入力点スイッチング電源 (L1/N、L2/L、L3) (電源投入) 11.22 kW (15 - 30 hp)	最大 1 回/分

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 ⁺ 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	0.01 - 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⁾
起動電流	1 秒で最大 200%
VVC ⁺ モードでのトルク立ち上がり時間 (f_{sw} 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。11 - 22 kW (15 - 30 hp) 周波数変換器には 150% です。

9.4 周囲条件

周囲条件

エンクロージャ保護等級、周波数変換器	IP20 (オプションとして IP21/Type 1)
エンクロージャ保護等級、変換キット	IP21/タイプ 1
振動テスト、すべてのエンクロージャ・サイズ	1.14 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 (131 °F) ¹⁾²⁾³⁾
- フルの一定出力電流にて	最高 45 °C (113 °F) ⁴⁾
フルスケール動作時の最低周囲温度	0 °C (32 °F)
性能低下時の最低周囲温度	-10 °C (14 °F)
保管/輸送時の温度	-25 ~ +65/70 °C (-13 ~ +149/158 °F)
最大海拔高度 (定格低減なし)	1000 m (3280 ft)
最大海拔高度 (定格低減あり)	3000 m (9243 ft)
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
周波数変換器 ⁵⁾	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) VLT[®] Midi Drive FC 280 のプロフィバス、プロフィネット、イーサネット、および POWERLINK 改良型での、コントロール・カードの過熱を防ぐために、45 °C (113 °F) より高い周囲温度でのフルデジタル/アナログ I/O 負荷を避けてください。

3) 定格低減付きの K1S2 の周囲温度は最大 50 °C (122 °F) です。

4) フルの一定出力電流での K1S2 の周囲温度は最大 40 °C (104 °F) です。

5) 以下では EN 50598-2 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。
- オープン・タイプ: 周囲の気温 45 °C (113 °F)。
- タイプ 1 (NEMA キット): 周囲温度 45 °C (113 °F)。

9.5 ケーブル仕様

ケーブル長と断面積¹⁾

モーター・ケーブルの最大長さ (シールドされている)	50 m (164 ft)
モーター・ケーブルの最大長さ (シールドされていない)	75 m (246 ft)
コントロール端子の最大断面積 (フレキシブル/剛性ワイヤ)	2.5 mm ² /14 AWG
コントロール端子の最小断面積	0.55 mm ² /30 AWG
STO 入力ケーブルの最大長さ (シールドされていない)	20 m (66 ft)

1) ケーブル断面積については、表 9.1、表 9.2、表 9.3、および表 9.4 を参照してください。

EN 55011 1A および EN 55011 1B に準拠している場合、モーターケーブルは一定量削除する必要があります。詳細については、VLT® Midi Drive FC 280 デザインガイドの 2.6.2 章の EMC 放射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 ¹⁾ , 29, 32, 33
論理	PNP または NPN
電圧レベル	0 - 24 V 直流
電圧レベル、論理 0 PNP	< 5 V DC
電圧レベル、論理 1 PNP	> 10 V DC
電圧レベル、論理 0 NPN	> 19 V DC
電圧レベル、論理 1 NPN	< 14 V DC
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、R _i	約 4 kΩ

1) 端末 27 は出力としてもプログラムできます。

STO 入力¹⁾

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 ¹⁾ , 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、R _i	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、R _i	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。

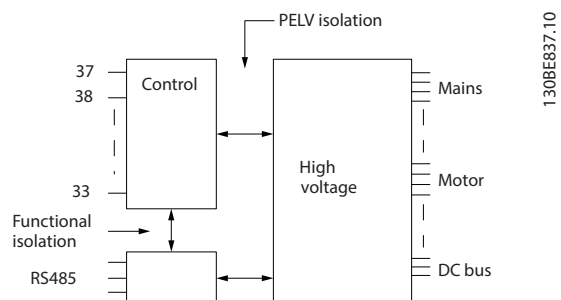


図 9.1 電気絶縁

注記

高い高度

2000 m (6562 ft) を超える高度での設置については、PELV に関して Danfoss ホットラインに連絡してください。

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参照
入力の最大電圧	28 V 直流
入力抵抗、 R_i	約 4 k Ω
パルス入力精度	最大エラー: 全スケールの 0.1%

デジタル出力

プログラマブル・デジタル/パルス出力	2
端子番号	27 ¹⁾
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 k Ω
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 bit
端子数(アナログ出力のデータを参照)	42 ²⁾
デジタル出力での電圧レベル	0 - 17 V

1) 端子 27 は入力としてもプログラム設定できます。

2) 端末 42 はアナログ出力としてもプログラムできます。

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 ¹⁾
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
アナログ出力での最大電圧	17 V
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 bit

1) 端末 42 はデジタル出力としてもプログラムできます。

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。但し、電源にはアナログ及びデジタル入出力と同じ電位があります。

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。

コントロール・カード、USB シリアル通信

USB 標準	1.1 (全速)
USB プラグ	USB タイプ B プラグ

PC への接続は、標準ホスト/デバイス USB ケーブルを介して行われます。

USB 接続は、供給電圧 (PELV) などの高電圧端子から電氣的に絶縁されています。

USB 接地接続は、保護接地からは電気絶縁されていません。一つの絶縁されたラップトップだけを周波数変換器の USB コネクタへの PC 接続として使用してください。

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) ¹⁾ (抵抗負荷)	250 V 交流、3 A
01-02 (NO) の最大端子負荷 (AC-15) ¹⁾ (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) ¹⁾ (抵抗負荷)	30 V 直流、2 A
01-02 (NO) の最大端子負荷 (DC-13) ¹⁾ (誘導負荷)	24 V 直流、0.1 A
01-03 (NC) の最大端子負荷 (AC-1) ¹⁾ (抵抗負荷)	250 V 交流、3 A
01-03 (NC) の最大端子負荷 (AC-15) ¹⁾ (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) ¹⁾ (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 交流 20 mA

1) IEC 60947 パート 4 および 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。推奨されるマイナスドライバーのタイプは SZS 0.6x3.5 mm です。

エンクロー ジャー タイプ	出力 [kW (hp)]	トルク [Nm (in-lb)]						
		主電源	モーター	直流接続	ブレーキ	接地	制御	リレー
K1	0.37 - 2.2 (0.5 - 3.0)	0.8 (7.1)	0.8 (7.1)	0.8 (7.1)	0.8 (7.1)	1.6 (14.2)	0.4 (3.5)	0.5 (4.4)
K2	3.0 - 5.5 (4.0 - 7.5)	0.8 (7.1)	0.8 (7.1)	0.8 (7.1)	0.8 (7.1)	1.6 (14.2)	0.4 (3.5)	0.5 (4.4)
K3	7.5 (10)	0.8 (7.1)	0.8 (7.1)	0.8 (7.1)	0.8 (7.1)	1.6 (14.2)	0.4 (3.5)	0.5 (4.4)
K4	11 - 15 (15 - 20)	1.2 (10.6)	1.2 (10.6)	1.2 (10.6)	1.2 (10.6)	1.6 (14.2)	0.4 (3.5)	0.5 (4.4)
K5	18.5 - 22 (25 - 30)	1.2 (10.6)	1.2 (10.6)	1.2 (10.6)	1.2 (10.6)	1.6 (14.2)	0.4 (3.5)	0.5 (4.4)

表 9.5 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します。

注記

内蔵ソリッドステート短絡保護には分岐回路保護はありません。国内及び地域の規則や規制に従った分岐回路保護を用意してください。

表 9.6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。

注意

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

機器の損傷

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。保護の推奨事項に従っていないと、周波数変換器が損傷することがあります。

UL 508C または IEC 61800-5-1 に準拠するために、Danfoss は表 9.6 および表 9.7 のヒューズ及び遮断器を使用することを推奨しています。非 UL アプリケーションの場合、遮断器は最高 50000 A_{rms} (対称)、最高 240 V/400 V を供給可能な回路での保護に適するように設計します。周波数変換器の短絡電流定格 (SCCR) は、クラス T のヒューズで保護される場合に 100000 A_{rms} 以下、最高 240V/480 V を供給できる回路での使用に適しています。

エンクロージャー・サイズ		出力 [kW (hp)]	非 UL ヒューズ	非 UL 遮断器 (Eaton)
3 相 380 - 480 V	K1	0.37 (0.5)	gG-10	PKZM0-16
		0.55 - 0.75 (0.75 - 1.0)		
		1.1 - 1.5 (1.5 - 2.0)		
		2.2 (3.0)		
	K2	3.0 - 5.5 (4.0 - 7.5)	gG-25	PKZM0-20
	K3	7.5 (10)		PKZM0-25
	K4	11 - 15 (15 - 20)	gG-50	-
	K5	18.5 - 22 (25 - 30)	gG-80	-
3 相 200 - 240 V	K1	0.37 (0.5)	gG-10	PKZM0-16
		0.55 (0.75)		
		0.75 (1.0)		
		1.1 (1.5)		
	1.5 (2.0)	gG-25	PKZM0-20	
	K2			2.2 (3.0)
K3	3.7 (5.0)	PKZM0-25		
単相 200 - 240 V	K1	0.37 (0.5)	gG-10	PKZM0-16
		0.55 (0.75)		
		0.75 (1.0)		
		1.1 (1.5)		
	1.5 (2.0)	gG-25	PKZM0-20	
	K2			2.2 (3.0)

表 9.6 非 UL ヒューズおよび遮断器

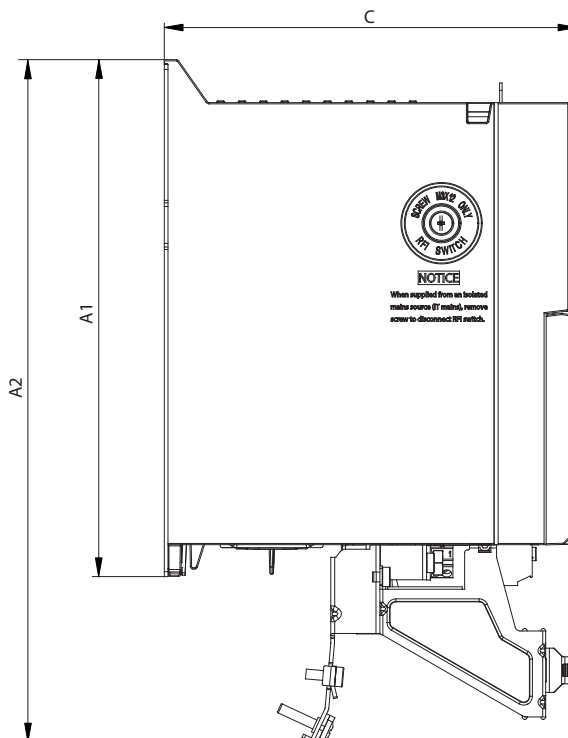
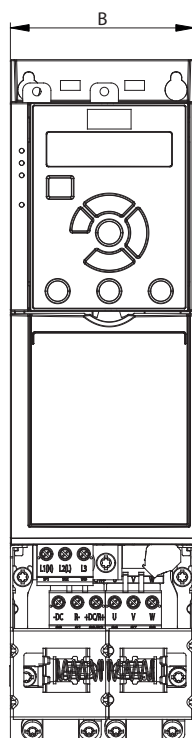
エンクロージャー サイズ		出力 [kW (hp)]	Bussmann E4273						Littel - fuse E81895	MERSEN E163267/ E2137	MERSEN E163267/ E2138
			クラス RK1	クラス J	クラス T	クラス CC	クラス CC	クラス CC	クラス RK1	クラス CC	クラス RK1
3 相 380 - 480 V	K1	0.37 - 0.75 (0.5 - 1.0)	KTS-R-6	JKS-6	JJS-6	FNQ-R-6	KTK-R-6	LP-CC-6	KLSR-6	ATM-R6	A6K-6R
		1.1 - 1.5 (1.5 - 2.0)	KTS-R-10	JKS-10	JJS-10	FNQ-R-10	KTK-R-10	LP-CC-10	KLSR-10	ATM-R10	A6K-10R
		2.2 (3.0)	KTS-R-15	JKS-15	JJS-15	FNQ-R-15	KTK-R-15	LP-CC-15	KLSR-15	ATM-R15	A6K-15R
	K2 - K3	3.0 - 7.5 (4.0 - 10)	KTS-R-25	JKS-25	JJS-25	FNQ-R-25	KTK-R-25	LP-CC-25	KLSR-25	ATM-R25	A6K-25R
	K4	11 - 15 (15 - 20)	KTS-R-50	JKS-50	JJS-50	-	-	-	KLSR-50	-	A6K-50R
	K5	18.5 - 22 (25 - 30)	-	JKS-80	JJS-80	-	-	-	-	-	-
3 相 200 - 240 V	K1	0.37 (0.5)	KTN-R-6	JKS-6	JJN-6	FNQ-R-6	KTK-R-6	LP-CC-6	KLNR-6	ATM-R6	A2K-6R
		0.55 (0.75)	KTN-R-10	JKS-10	JJN-10	FNQ-R-10	KTK-R-10	LP-CC-10	KLNR-10	ATM-R10	A2K-10R
		0.75 (1.0)	KTN-R-15	JKS-15	JJN-15	FNQ-R-15	KTK-R-15	LP-CC-15	KLNR-15	ATM-R15	A2K-15R
		1.1 - 1.5 (1.5 - 2.0)	KTN-R-20	JKS-20	JJN-20	FNQ-R-20	KTK-R-20	LP-CC-20	KLNR-20	ATM-R20	A2K-20R
	K2 - K3	2.2 - 3.7 (3.0 - 5.0)	KTN-R-25	JKS-25	JJN-25	-	-	-	KLNR-25	ATM-R25	A2K-25R
単相 200 - 240 V	K1	0.37 (0.5)	KTN-R-6	JKS-6	JJN-6	FNQ-R-6	KTK-R-6	LP-CC-6	KLNR-6	ATM-R6	A2K-6R
		0.55 (0.75)	KTN-R-10	JKS-10	JJN-10	FNQ-R-10	KTK-R-10	LP-CC-10	KLNR-10	ATM-R10	A2K-10R
		0.75 (1.0)	KTN-R-15	JKS-15	JJN-15	FNQ-R-15	KTK-R-15	LP-CC-15	KLNR-15	ATM-R15	A2K-15R
		1.1 - 1.5 (1.5 - 2.0)	KTN-R-20	JKS-20	JJN-20	FNQ-R-20	KTK-R-20	LP-CC-20	KLNR-20	ATM-R20	A2K-20R
	K2	2.2 (3.0)	KTN-R-25	JKS-25	JJN-25	-	-	-	KLNR-25	ATM-R25	A2K-25R

表 9.7 UL ヒューズ

9.9 エンクロージャー・サイズ、電力規格、寸法

	エンクロージャー・サイズ	K1					K2			K3	K4		K5	
出力サイズ [kW (hp)]	単相 200 - 240 V	0.37 (0.5)	0.55 (0.75)	0.75 (1.0)	1.1 (1.5)	1.5 (2.0)	2.2 (3.0)			-	-	-		
	3 相 200 - 240 V	0.37 (0.5)	0.55 (0.75)	0.75 (1.0)	1.1 (1.5)	1.5 (2.0)	2.2 (3.0)			3.7 (5.0)	-	-		
	3 相 380 - 480 V	0.37 (0.5)	0.55 (0.75)	0.75 (1.0)	1.1 (1.5)	1.5 (2.0)	2.2 (3.0)	3 (4.0)	4 (5.5)	5.5 (7.5)	7.5 (10)	11 (15)	15 (20)	18.5 (25)
寸法 [mm (in)]	FC 280 IP20													
	高さ A1	210 (8.3)					272.5 (10.7)			272.5 (10.7)	317.5 (12.5)	410 (16.1)		
	高さ A2	278 (10.9)					340 (13.4)			341.5 (13.4)	379.5 (14.9)	474 (18.7)		
	幅 B	75 (3.0)					90 (3.5)			115 (4.5)	133 (5.2)	150 (5.9)		
	奥行き C	168 (6.6)					168 (6.6)			168 (6.6)	245 (9.6)	245 (9.6)		
	FC 280 (IP21/UL/Type 1 キット付き)													
	高さ A	338.5 (13.3)					395 (15.6)			395 (15.6)	425 (16.7)	520 (20.5)		
	幅 B	100 (3.9)					115 (4.5)			130 (5.1)	153 (6.0)	170 (6.7)		
	奥行き C	183 (7.2)					183 (7.2)			183 (7.2)	260 (10.2)	260 (10.2)		
	FC 280 (底部のケーブル挿入カバー(w/o トップカバー)付き)													
	高さ A	294 (11.6)					356 (14)			357 (14.1)	391 (15.4)	486 (19.1)		
幅 B	75 (3.0)					90 (3.5)			115 (4.5)	133 (5.2)	150 (5.9)			
奥行き C	168 (6.6)					168 (6.6)			168 (6.6)	245 (9.6)	245 (9.6)			
重量 [kg (lb)]	IP20	2.5 (5.5)					3.6 (7.9)			4.6 (10.1)	8.2 (18.1)	11.5 (25.4)		
	IP21	4.0 (8.8)					5.5 (12.1)			6.5 (14.3)	10.5 (23.1)	14.0 (30.9)		
実装穴 [mm (in)]	a	198 (7.8)					260 (10.2)			260 (10.2)	297.5 (11.7)	390 (15.4)		
	b	60 (2.4)					70 (2.8)			90 (3.5)	105 (4.1)	120 (4.7)		
	c	5 (0.2)					6.4 (0.25)			6.5 (0.26)	8 (0.32)	7.8 (0.31)		
	d	9 (0.35)					11 (0.43)			11 (0.43)	12.4 (0.49)	12.6 (0.5)		
	e	4.5 (0.18)					5.5 (0.22)			5.5 (0.22)	6.8 (0.27)	7 (0.28)		
	f	7.3 (0.29)					8.1 (0.32)			9.2 (0.36)	11 (0.43)	11.2 (0.44)		

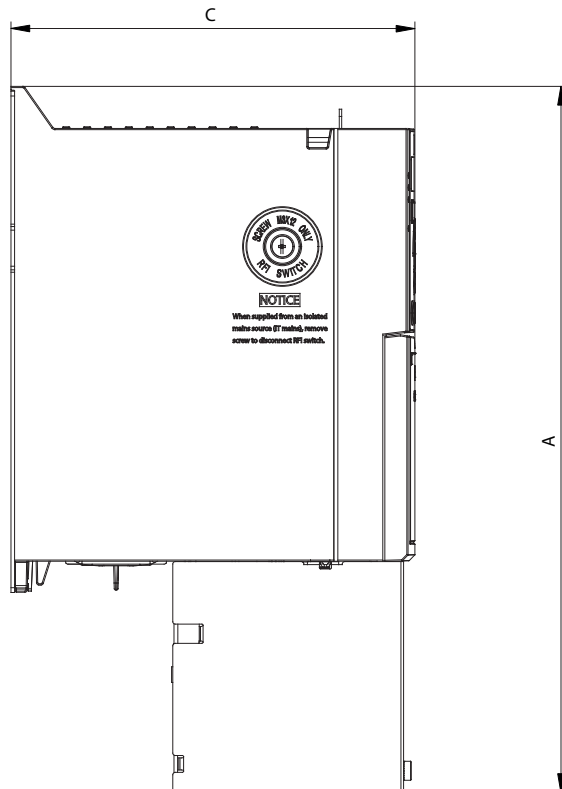
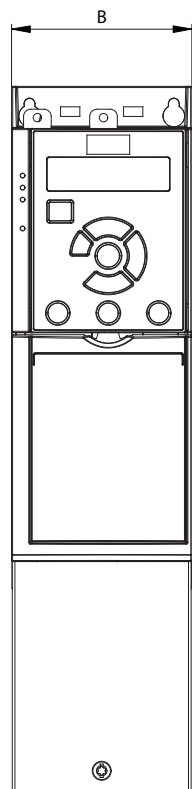
表 9.8 エンクロージャー・サイズ、電力規格、寸法



130BE84.11

図 9.2 標準、減結合プレート使用

9



130BE84.10

図 9.3 標準(底部のケーブル挿入カバー(w/o トップカバー)付き)

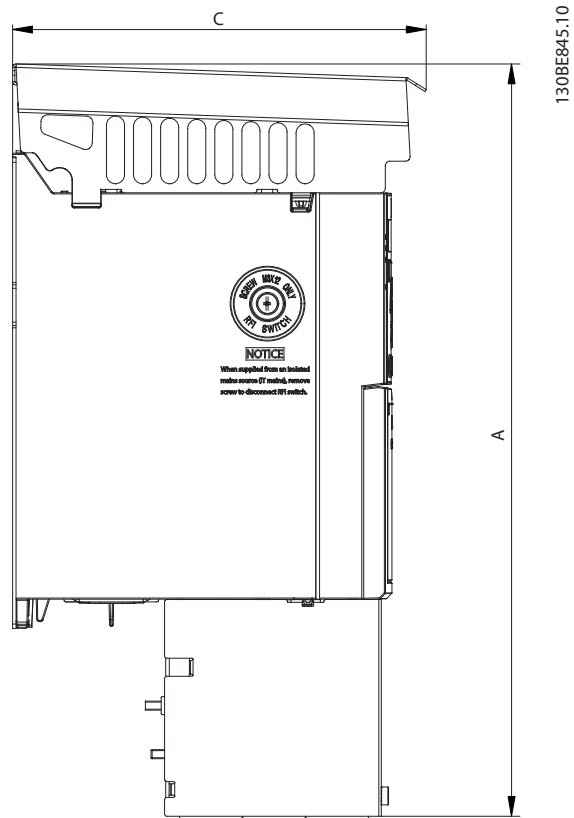
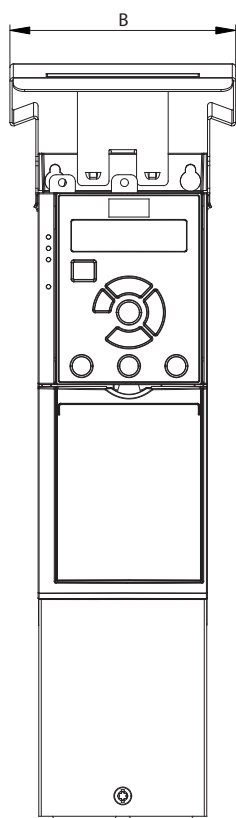


図 9.4 標準(IP21/UL/Type 1 キット付き)

9

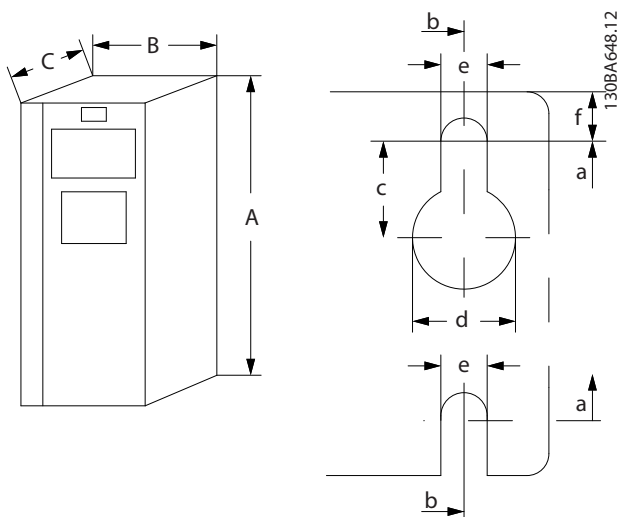


図 9.5 上部及び下部の実装穴

10 付属資料

10.1 記号、略語と用例

°C	摂氏温度
°F	華氏
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
$f_{M,N}$	公称モーター周波数
FC	周波数変換器
I_{INV}	定格インバーター出力電流
I_{LIM}	電流制限
$I_{M,N}$	公称モーター電流
$I_{VLT,MAX}$	最大出力電流
$I_{VLT,N}$	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
MM	メモリモジュール
MMP	メモリモジュールプログラマ
n_s	同期モーター速度
$P_{M,N}$	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
PUD	電源ユニットデータ
PWM	パルス幅変調
RPM	毎分回転数
SIVP	固有初期化値と保護
STO	Safe Torque Off
T_{LIM}	トルク制限
$U_{M,N}$	公称モーター電圧

表 10.1 記号と略語

用例

- イラストでは、寸法の単位は全て [mm (in)] です。
- アスタリスク (*) はパラメーターのデフォルト設定を示します。
- 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*	操作/表示			
0-0*	基本設定			
0-01	言語	なし		Disabled (無効)
*[0]	English			有効
[1]	Deutsch	シミュレーション選択		LCP の [Auto On] (自動オン) キー
[2]	Français	シミュレーション閉ループ		LCP の Disabled (無効)
[3]	Dansk	開ループ速度		有効
[4]	Spanish	シミュレーション速度閉ループ		LCP の [Off/Reset] (オフ/リセット) キー
[5]	Italiano	マルチ速度		Disabled (無効)
[28]	Bras.port	06D LA10		有効
0-02	モーター速度単位	[7] 巻き上げ		[7] リセットのみ有効化
[0]	RPM	[8] 巻き上げ		0-5* コピー/保存
[1]	Hz	0-2 LCP 表示		0-50 LCP コピー
0-03	地域設定	[0]	なし	*[0] コピーなし
[0]	国際	[37]	表示テキスト 1	[1] 全てを LCP へ
[1]	米国	[38]	表示テキスト 2	[2] 全てを LCP から
0-04	電源投入時の動作状況	[39]	表示テキスト 3	[3] サイズを独自に LCP から
[0]	再開	[748]	速度フィード・フォワード	0-51 設定コピー
*[1]	強制停止、速信=旧	[953]	プロファイル警告メッセージ文	*[0] コピーなし
[2]	強制停止、速度指令信号=0	[1005]	読み出し伝送エラー・カウンタ	[1] 設定 1 からコピー
0-06	GridType	[1006]	読み出し受信エラー・カウンタ	[2] 設定 2 からコピー
[0]	200-240V/50Hz/IT-grid	[1230]	警告パラメーター	[3] 設定 3 からコピー
[1]	200-240V/50Hz/DeItr	[1501]	運転時間	[4] 設定 4 からコピー
[2]	200-240V/50Hz	[1502]	KWh カウンタ	[9] 工場設定からコピー
[10]	380-440V/50Hz/IT-grid	[1600]	コントル・メッセージ文	0-6* パスワード
[11]	380-440V/50Hz/DeItr	[1601]	速度指令信号 [単位]	0-60 メイン・メニュー・パスワード
[12]	380-440V/60Hz/DeItr	*[1602]	速度指令信号 [%]	0 - 999. #0
[20]	440-480V/50Hz/IT-grid			1-1* 負荷及びモーター
[21]	440-480V/50Hz/DeItr			1-0* 一般設定
[22]	440-480V/60Hz	[1603]	状態メッセージ文	1-00 構成モード
[100]	200-240V/60Hz/IT-grid	[1605]	主電源実効値 [%]	*[0] 開ループ
[101]	200-240V/60Hz/DeItr	[1609]	カスタム読み出し	[1] 閉ループ速度
[102]	200-240V/60Hz	[1610]	電力 [kW]	[2] トルク閉ループ
[110]	380-440V/60Hz/IT-grid	[1611]	出力 [hp]	[3] プロセス閉ループ
[111]	380-440V/60Hz/DeItr	[1612]	モーター電圧	[4] トルク閉ループ
[112]	380-440V/60Hz	[1613]	周波数	[7] 拡張PID 速度OL
[120]	440-480V/60Hz/IT-grid	[1614]	モーター電流	1-01 モーター・コントロールの原則
[121]	440-480V/60Hz/DeItr	[1615]	周波数 [%]	[0] U/f
[122]	440-480V/60Hz	[1616]	トルク [Nm]	*[1] VVC+
0-07	自動直流ブレーキリング	[1618]	モーター熱	1-03 トルク特性
[0]	オフ	[1620]	モーター角	一定トルク
*[1]	オン	[1622]	トルク [%]	可変トルク
0-1*	設定動作	[1630]	直流リンク電圧	[1] 自エネルギー最適化 CT
0-10	アクティブ設定	[1633]	アレキ・エネルギー/2 分	1-06 時計回り方向
*[1]	設定 1	[1634]	ヒートシンク温度	*[0] 通常
[2]	設定 2	[1635]	インバーター熱	[0] 0 - 999999.99 カスタム読み出しユニット *0 カスタム読み出しユニット
[3]	設定 3	[1636]	インバーター定格電流	1-08 モーター・コントローラ帯域幅
[4]	設定 4	[1637]	インバーター最大電流	0 中
[9]	マルチ設定	[1638]	SL コントローラ状態	高
0-11	プログラム設定	[1639]	コントローラカード温度	低
[1]	設定 1	[1652]	フィードバック [単位]	アダプティブ 1
[2]	設定 2	[1653]	ディジタリット通信	アダプティブ 2
[3]	設定 3	[1657]	フィードバック [RPM]	1-1* モーター選択
[4]	設定 4	[1660]	ディジタル入力	1-10 モーター構造
*[9]	アクティブ設定	[1661]	端子 53 設定	*[0] 非同期
0-12	リンク設定	[1662]	アナログ入力 53	[1] PM、非突極 SPM
[0]	リンクなし	[1663]	端子 54 設定	[3] PM、salient IPM (PM、突極 IPM)
*[20]	リンクあり	[1664]	アナログ入力 54	1-14 減衰利得
0-14	読み出し：設定 / チャネルの編集			0 - 250. #120. %
				低速フィルター時間定数
0-3*	LCP カスタム読み出し			
0-30	カスタム読み出し単位			
[0]	なし			
*[1]	%			
[5]	PPM			
[10]	1/min			
[11]	RPM			
[12]	Pulse/s			
[20]	1/s			
[21]	1/min			
[22]	1/h			
[23]	m³/s			
[24]	m³/min			
[25]	m³/h			
[30]	kg/s			
[31]	kg/min			
[32]	kg/h			
[33]	t/min			
[34]	t/h			
[40]	m/min			
[41]	m			
[45]	°C			
[70]	mbar			
[71]	bar			
[72]	Pa			
[73]	kPa			
[74]	m WG			
[80]	kW			
[120]	GPM			
[121]	gal/s			
[122]	gal/min			
[123]	gal/h			
[124]	CFM			
[127]	ft³/h			
[140]	ft/s			
[141]	ft/min			
[160]	°F			
[170]	psi			
[171]	lb/in2			
[172]	in WG			
[173]	ft WG			
[180]	HP			
0-31	カスタム読み出し最小値			
	0 - 999999.99 カスタム読み出しユニット *0 カスタム読み出しユニット			
0-32	カスタム読み出し最大値			
	0.0 - 999999.99 カスタム読み出しユニット *100 カスタム読み出しユニット			
0-37	表示テキスト 1			
0-38	表示テキスト 2			
0-39	表示テキスト 3			
0-4*	LCP キーパッド			
0-40	LCP の [Hand On] (手動オン) キー			
0-21	表示行 1.2 小			
0-22	表示行 1.3 小			
0-23	表示行 2 大			
0-24	表示行 3 大			

Table with 4 columns: Parameter/Setting, Unit/Value, Description, and Unit/Value. It lists various motor parameters such as speed, torque, and protection settings.



3-18	相对70-V ^レ V ^レ 速度指令信号V ^レ S	0 - 60000 RPM *サイズによる	4-57	警告フィードバック高	カウンタA (アップ)	[62]	カウンタA リセット
*[10]	機能なし	モーター速度上限 [Hz]	4-57	-4999 - 4999 プロセス制御単位	カウンタA (ダウン)	[63]	カウンタB (アップ)
[11]	アナログ入力 53	0.1 - 500 Hz *65 Hz	*4999	プロセス制御単位	カウンタB (ダウン)	[64]	カウンタB リセット
[12]	アナログ入力 54	トルク制限モーター・モード	4-58	損失したモーター相機能	カウンタB (アップ)	[65]	カウンタB リセット
[13]	周波数入力 29	0 - 1000 % *サイズによる	[0]	オフ	PID エラー反転	[72]	PID エラー反転
[14]	周波数入力 33	トルク制限ジェネレーター・モード	*[1]	オン	カウンタA (アップ)	[73]	PID リセットI バート
[11]	ローカル・バス速度指令信号	0 - 1000 % *100 %	4-6*	速度バイパス	PID エラー反転	[74]	PID 有効
3-3*	一般ラング設定	速度バイパス	4-61	バイパス最低速度 [Hz]	PID リセットI バート	[150]	ホーム移動
3-31	直交の立ち下がり 変更	0 - 1000 % *サイズによる	4-63	バイパス最高速度 [Hz]	PID 有効	[151]	ホーム信号 スイッチ
[10]	オフ	最大出力周波数	4-63	バイパス速度 [Hz]	ホーム信号 スイッチ	[155]	HW 正の制限 Inv
[11]	ランプ 1 立ち下がり時間	0 - 500 Hz *サイズによる	5-**	ディジタル入力/出力	HW 負の制限 Inv	[156]	HW 負の制限 Inv
[12]	ランプ 2 立ち下がり時間	トルク制限係数ソース	5-0*	ディジタルI/O モード	目的の位置に移動	[160]	位置 クイック停止 Inv
[13]	ランプ 3 立ち下がり時間	機能なし	5-00	ディジタル入力/出力	位置 クイック停止	[162]	位置 Idx Bit0
[14]	ランプ 4 立ち下がり時間	アナログ・イン 53	*[0]	PNP	目的の位置に移動	[163]	位置 Idx Bit1
[15]	クイック停止ランプ時間	アナログ・イン 53 反	[1]	NPN	位置 Idx Bit0	[164]	位置 Idx Bit2
3-4*	ランプ 1 タイプ	アナログ・イン 54	5-01	端子 27 モード	位置 Idx Bit1	[171]	cw 逆制限スイッチ
*[10]	直線 ランプ	アナログ・イン 54 反	*[0]	入力	位置 Idx Bit2	[172]	ccw 逆制限スイッチ
[11]	正弦 ランプ	速度制限係数ソース	[1]	出力	位置 Idx Bit2	5-13	端子 29 デジタル入力
[12]	正弦 2 ランプ	機能なし	5-1*	ディジタル入力	ccw 逆制限スイッチ	[30]	カウンタA 入力
3-41	ランプ 1 立ち上がり時間	アナログ・イン 53	5-10	端子 18 デジタル入力	端子 19 デジタル入力	[32]	ハルス入力
3-42	0.01 - 3600 秒 *サイズによる	アナログ・イン 53 反	[0]	動作なし	5-10 と同じ選択	[83]	エンコーダ 入力 Z
3-43	ランプ 1 立ち下がり時間	アナログ・イン 54	[1]	リセット	端子 27 デジタル入力	5-14	端子 32 デジタル入力
3-5*	0.01 - 3600 秒 *サイズによる	アナログ・イン 54 反	[2]	逆フリーラン	動作なし	[82]	5-12 と同じ選択
3-6*	ランプ 2 同じ内容	切断アースト	[3]	フリーランおよびリセット反転	逆フリーラン	5-15	端子 33 デジタル入力
3-7*	ランプ 3 同じ内容	オン	[4]	クイック逆停止	フリーラン	[30]	カウンタA 入力
3-8*	ランプ 4 同じ内容	モーター・フィードバック・モニター	[5]	直流ブレキ反転	直流ブレキ反転	[32]	ハルス入力
[10]	3-4 と同じ内容	Disabled (無効)	[6]	逆停止	逆停止	[81]	エンコーダ 入力 A
3-8*	その他のランプ時間	警告	[8]	ラッチ・スタート	ラッチ・スタート	5-19	端子 37/38 Safe Torque Off
3-80	ジョグ・ランプ時間	トリップ	[9]	逆転	逆転	*[1]	Safe Torque Off 警報
3-81	0.01 - 3600 秒 *サイズによる	ジョグ	[10]	逆転 スタート有効	逆転 スタート有効	[3]	Safe Torque Off 警告
3-82	クイック停止ランプ時間	出力凍結	[11]	逆転 スタート有効	逆転 スタート有効	5-3*	ディジタル出力
3-83	0.01 - 3600 秒 *サイズによる	最高速度	[12]	逆転 スタート有効	逆転 スタート有効	5-30	端子 27 デジタル出力
3-9*	ディジタル電位メーター	出力凍結	[13]	ジョグ	ジョグ	*[0]	動作なし
3-90	ステップ・サイズ	開ループに切替	[14]	ジョグ	ジョグ	[1]	コントラ準備
3-92	電力回復	モーターV ^レ V ^レ 速度I ^レ -	[15]	ジョグ	ジョグ	[2]	ドライブ準備完了/モーターコントロール
*[10]	オフ	0 - 50 Hz *20 Hz	[16]	ジョグ	ジョグ	[3]	スタンバイ/警告なし
[11]	オン	モーターV ^レ V ^レ 損失V ^レ 7外	[17]	ジョグ	ジョグ	[4]	運転中
3-93	上限	0 - 60 秒 *0.05 秒	[18]	ジョグ	ジョグ	[5]	運転中/警告なし
3-94	下限	調整 警告 2	[19]	ジョグ	ジョグ	[6]	範囲内運転/警無
3-95	-200 - 200 % *100 %	警告周波数 低	[20]	ジョグ	ジョグ	[7]	信号凍結/警告無
3-96	-200 - 200 % *100 %	警告周波数 高	[21]	ジョグ	ジョグ	[8]	警報 または警告
3-97	ランプ遅延	調整可能な温度警告	[22]	ジョグ	ジョグ	[9]	警報 または警告
3-98	0 - 3600000 ms *1000 ms	0 - 2000 *0	[23]	ジョグ	ジョグ	[10]	トルク制限値
3-99	最大リミット・スイッチ速度指令信号	調整 警告	[24]	ジョグ	ジョグ	[11]	電流範囲外
4-**	制限 / 警告	警告電流 低	[25]	ジョグ	ジョグ	[12]	電流低下、低
4-1*	モーター制限	0 - 500 A *0 A	[26]	ジョグ	ジョグ	[13]	電流低下、高
4-10	モーター速度方向	警告電流 高	[27]	ジョグ	ジョグ	[14]	電流超過、高
*[10]	時計回り	0 - 500.00 A *サイズによる	[28]	ジョグ	ジョグ	[15]	周波数範囲外
[11]	両方向	警告速度指令信号 低	[29]	ジョグ	ジョグ	[16]	周波数低下、低
4-11	モーター速度下限 [RPM]	-4999 - 4999 *4999	[30]	ジョグ	ジョグ	[17]	周波数超過、高
4-12	モーター速度下限 [Hz]	警告速度指令信号 高	[31]	ジョグ	ジョグ	[18]	FB 範囲外
4-13	0 - 400.0 Hz *0 Hz	-4999 - 4999 *4999	[32]	ジョグ	ジョグ	[19]	フィードバック低下、低
4-14	モーター速度上限 [RPM]	警告V ^レ V ^レ パック 低	[33]	ジョグ	ジョグ	[20]	フィードバック超過、高
4-15	0 - 400.0 Hz *0 Hz	-4999 - 4999 プロセス制御単位	[34]	ジョグ	ジョグ	[21]	熱警告
4-16	モーター速度上限 [RPM]	*-4999 プロセス制御単位	[35]	ジョグ	ジョグ	[22]	準備完了、熱警告なし

[23]	遠隔,完了,熱警告無	0 - 600 秒 *0.01 秒	[72]	論理規則 2	[106]	電力	[15]	ブリ速指信号オン
[24]	準備完了,過電圧/電圧低下なし	オフ遅延,デジタル出力	[73]	論理規則 3	[107]	速度	[16]	ブリ速指信号オフ
[25]	逆転	0 - 600 秒 *0.01 秒	[74]	論理規則 4	[109]	最高出力周波数	[17]	ブリ速指信号1
[26]	バス OK	リレー	[75]	論理規則 5	[113]	PID クランプ出力	[18]	ブリ速指信号2
[27]	防制限 & 停止	動作なし	[80]	SL デジタル出力 A	[5-62]	4 - 32000 Hz *5000 Hz	[19]	速度指令信号遅延
[28]	ブレーキ,ブレーキ警無	コンポート準備	[81]	SL デジタル出力 B	[5-7*]	24V エンコーダ入力	[20]	出力遅延
[29]	ブレーキ準備完了(IGBT)	コンポート準備完了	[82]	SL デジタル出力 C	[5-70]	端子 32/33 1 回転当たりのパルス	[21]	加速
[30]	ブレーキ不具合(IGBT)	ドラフ7 準備完了/エラー/トリプル	[83]	SL デジタル出力 D	[5-71]	端子 32/33 1 回転当たりのパルス	[22]	減速
[31]	リレー 123	スタンスハイ/警告なし	[160]	警報なし	[5-71]	端子 32/33 1 回転当たりのパルス	[23]	設定遅延
[32]	機械的アレイコン	運転中	[161]	逆転遅延	[*0]	時計回り	[24]	設定遅延
[36]	コンポート・メッセージ文ビット	運転中/警告なし	[166]	逆転遅延	[*1]	反時計回り	[28]	増加
[37]	コンポート・メッセージ文ビット	運転中/警告なし	[167]	逆転遅延	[5-9*]	パス・コンポート完了	[29]	減速
[40]	速指信号範囲外	範囲内運転/警無	[168]	スタート・コマンド、アクティブ	[34]	パス・コンポート完了	[30]	増大
[41]	速度指令信号低下、低	信号遅延/警無	[169]	スタート・コマンドのドライブ	[35]	パス・コンポート完了	[31]	増大
[42]	速度指令信号超過、高	トルク制限	[170]	スタート・コマンドのドライブ	[34]	パス・コンポート完了	[32]	増大
[43]	速度指令信号超過、高	トルク制限	[171]	スタート・コマンドのドライブ	[35]	パス・コンポート完了	[33]	増大
[44]	速度指令信号超過、高	トルク制限	[172]	スタート・コマンドのドライブ	[34]	パス・コンポート完了	[34]	増大
[45]	パス・コンポート	電流低下、低	[173]	スタート・コマンドのドライブ	[5-93]	0 - 100 % *0 %	[35]	増大
[46]	パス・コンポート	電流超過、高	[174]	スタート・コマンドのドライブ	[5-94]	0 - 100 % *0 %	[36]	増大
[47]	パス・コンポート	電流超過、高	[175]	スタート・コマンドのドライブ	[5-94]	0 - 100 % *0 %	[37]	増大
[55]	パルス出力	周波数超過、高	[193]	スタート・コマンドのドライブ	[6-1*]	アナログ入力	[73]	増大
[56]	ヒートシンク、クリーン警告、高	周波数超過、高	[194]	スタート・コマンドのドライブ	[6-1*]	アナログ入力	[74]	増大
[60]	コンパレータ	周波数超過、高	[239]	スタート・コマンドのドライブ	[6-2*]	アナログ入力	[74]	増大
[61]	コンパレータ	周波数超過、高	[5-41]	スタート・コマンドのドライブ	[6-20]	アナログ入力	[150]	増大
[62]	コンパレータ	周波数超過、高	[5-42]	スタート・コマンドのドライブ	[6-14]	アナログ入力	[151]	増大
[63]	コンパレータ	周波数超過、高	[5-50]	スタート・コマンドのドライブ	[6-15]	アナログ入力	[155]	増大
[64]	コンパレータ	周波数超過、高	[5-51]	スタート・コマンドのドライブ	[6-16]	アナログ入力	[156]	増大
[65]	コンパレータ	周波数超過、高	[5-52]	スタート・コマンドのドライブ	[6-16]	アナログ入力	[157]	増大
[70]	論理規則 0	バス OK	[5-53]	スタート・コマンドのドライブ	[6-15]	アナログ入力	[160]	増大
[71]	論理規則 1	リレー制限 & 停止	[5-55]	スタート・コマンドのドライブ	[6-15]	アナログ入力	[162]	増大
[72]	論理規則 2	ブレーキ、ブレーキ警無	[5-56]	スタート・コマンドのドライブ	[6-15]	アナログ入力	[163]	増大
[73]	論理規則 3	ブレーキ準備完了(IGBT)	[5-57]	スタート・コマンドのドライブ	[6-15]	アナログ入力	[164]	増大
[74]	論理規則 4	ブレーキ不具合(IGBT)	[5-58]	スタート・コマンドのドライブ	[6-15]	アナログ入力	[164]	増大
[75]	論理規則 5	リレー 123	[5-60]	スタート・コマンドのドライブ	[6-15]	アナログ入力	[164]	増大
[80]	SL デジタル出力 A	コンポート・メッセージ文ビット	[5-60]	スタート・コマンドのドライブ	[6-15]	アナログ入力	[164]	増大
[81]	SL デジタル出力 B	コンポート・メッセージ文ビット	[5-60]	スタート・コマンドのドライブ	[6-15]	アナログ入力	[164]	増大
[82]	SL デジタル出力 C	コンポート・メッセージ文ビット	[5-60]	スタート・コマンドのドライブ	[6-15]	アナログ入力	[164]	増大
[83]	SL デジタル出力 D	コンポート・メッセージ文ビット	[5-60]	スタート・コマンドのドライブ	[6-15]	アナログ入力	[164]	増大
[88]	エンコーダ出力 A をエミュレート	速度指令信号範囲外	[5-60]	スタート・コマンドのドライブ	[6-15]	アナログ入力	[164]	増大
[160]	警報なし	速度指令信号低下、低	[5-60]	スタート・コマンドのドライブ	[6-15]	アナログ入力	[164]	増大
[161]	逆転遅延	速度指令信号超過、高	[5-60]	スタート・コマンドのドライブ	[6-15]	アナログ入力	[164]	増大
[165]	ドラフ7 準備完了	パス・コンポート	[5-60]	スタート・コマンドのドライブ	[6-15]	アナログ入力	[164]	増大
[166]	速指信号範囲外	パス・コンポート	[5-60]	スタート・コマンドのドライブ	[6-15]	アナログ入力	[164]	増大
[167]	スタート・コマンド、アクティブ	オン	[5-60]	スタート・コマンドのドライブ	[6-15]	アナログ入力	[164]	増大
[168]	スタート・コマンドのドライブ	オフ	[5-60]	スタート・コマンドのドライブ	[6-15]	アナログ入力	[164]	増大
[169]	スタート・コマンドのドライブ	ヒートシンク、クリーン警告、高	[5-60]	スタート・コマンドのドライブ	[6-15]	アナログ入力	[164]	増大
[170]	スタート・コマンドのドライブ	コンパレータ	[5-60]	スタート・コマンドのドライブ	[6-15]	アナログ入力	[164]	増大
[171]	スタート・コマンドのドライブ	コンパレータ	[5-60]	スタート・コマンドのドライブ	[6-15]	アナログ入力	[164]	増大
[172]	スタート・コマンドのドライブ	コンパレータ	[5-60]	スタート・コマンドのドライブ	[6-15]	アナログ入力	[164]	増大
[173]	スタート・コマンドのドライブ	コンパレータ	[5-60]	スタート・コマンドのドライブ	[6-15]	アナログ入力	[164]	増大
[190]	スタート・コマンドのドライブ	コンパレータ	[5-60]	スタート・コマンドのドライブ	[6-15]	アナログ入力	[164]	増大
[193]	スタート・コマンドのドライブ	コンパレータ	[5-60]	スタート・コマンドのドライブ	[6-15]	アナログ入力	[164]	増大
[194]	スタート・コマンドのドライブ	コンパレータ	[5-60]	スタート・コマンドのドライブ	[6-15]	アナログ入力	[164]	増大
[239]	スタート・コマンドのドライブ	コンパレータ	[5-60]	スタート・コマンドのドライブ	[6-15]	アナログ入力	[164]	増大

[1]	4-20 mA	バス、コントロール、タイムアウト、	1 - 6000 ms *10 ms	*[0]	機能なし	無効	[0]	無効
[2]	デジタリ出力	オン	速度 PID フィードバック、ギア比	[1]	アナログ入力 53	警報にてトリガー	[1]	警報にてトリガー
[6-9]	端子 42 アナログ出力	バス、コントロール、タイムアウト、	速度 PID フィードバック、ギア比	[2]	アナログ入力 54	トリガー警報 / 警告	[2]	トリガー警報 / 警告
[10]	動作なし	オフ	速度 PID フィードバック、ギア比	[7]	周波数入力 33	コントロール、メッセージ設定	8-10	コントロール、メッセージ設定
[100]	出力周波数	ヒートシンク、クリン警告、高	トルク PID コントロール	[11]	ローカル、バス速度指令信号	コントロール、メッセージ設定	8-10	コントロール、メッセージ設定
[101]	速度指令信号	コンパレータ 0	トルク PID 比例ゲイン	[32]	バス PC	コントロール、メッセージ設定	8-10	コントロール、メッセージ設定
[102]	速度 PID フィードバック	コンパレータ 1	トルク PID 比例ゲイン	[7-46]	プロセッサ PID 正/反	コントロール	[0]	FC プロファイル
[103]	モーター電流	コンパレータ 2	トルク PID 積分時間	[32]	プロセッサ PID 正/反	コントロール	[1]	PROFIDrive プロファイル
[104]	制限関係トルク	コンパレータ 3	トルク PID 積分時間	[32]	プロセッサ PID 正/反	コントロール	[1]	PROFIDrive プロファイル
[105]	制限関係トルク	コンパレータ 4	トルク PID 積分時間	[32]	プロセッサ PID 正/反	コントロール	[1]	PROFIDrive プロファイル
[106]	電力	コンパレータ 5	プロ CL フィードバック	[1]	速度フィード、フォワード	機能なし	[7]	CANopen DSP 402
[107]	速度	論理規則 0	プロ CL FB 1 リソース	[7-48]	速度フィード、フォワード	機能なし	[0]	機能なし
[111]	速度フィードバック	論理規則 1	機能なし	[7-49]	プロセッサ PID 出力正/反	コントロール	[2]	プロファイル、デフォルト
[113]	PID クラック出力	論理規則 2	アナログ入力 53	[0]	アナログ入力 53	通常	[2]	アラーム 68 のみ
[139]	バス、コントロール	論理規則 3	アナログ入力 54	[0]	アナログ入力 54	通常	[3]	警報 68 を除くトリップ
[143]	拡張 CL 1	論理規則 4	周波数入力 29	[1]	周波数入力 29	反転	[10]	T18 DI 状態
[254]	直流リンク電圧	論理規則 5	周波数入力 33	[3]	周波数入力 33	反転	[11]	T19 DI 状態
[6-92]	端子 42 デジタリ出力	SL デジタリ出力 A	プロ CL FB 2 リソース	[7-50]	プロセッサ PID 振盪 PID	高度 プロセッサ PID II	[12]	T27 DI 状態
[10]	動作なし	SL デジタリ出力 B	機能なし	[0]	Disablen (無効)	高度 プロセッサ PID II	[13]	T29 DI 状態
[11]	コントロール	SL デジタリ出力 C	アナログ入力 53	[1]	有効	高度 プロセッサ PID II	[14]	T32 DI 状態
[2]	ドライブ準備完了	SL デジタリ出力 D	アナログ入力 54	[7-51]	プロ PIDFF ゲイン	高度 プロセッサ PID II	[15]	T33 DI 状態
[3]	ドライブ準備完了 / 警告なし	逆転運転中	周波数入力 29	[0]	0 - 100 %	高度 プロセッサ PID II	[21]	熱警告
[4]	スターバイ / 警告なし	逆転運転中	周波数入力 33	[7-52]	プロ PIDFF ランプ up	高度 プロセッサ PID II	[30]	ブレーキ不具合 (IGBT)
[5]	運転中	逆転運転中	逆転運転中	[7-53]	プロ PIDFF ランプ up	高度 プロセッサ PID II	[40]	速度指令範囲外
[6]	運転中 / 警告なし	逆転運転中	逆転運転中	[7-53]	プロ PIDFF ランプ up	高度 プロセッサ PID II	[60]	コンパレータ 0
[7]	運転中 / 警告なし	逆転運転中	逆転運転中	[7-53]	プロ PIDFF ランプ up	高度 プロセッサ PID II	[61]	コンパレータ 1
[8]	信号運転 / 警告なし	逆転運転中	逆転運転中	[7-53]	プロ PIDFF ランプ up	高度 プロセッサ PID II	[62]	コンパレータ 2
[9]	信号運転 / 警告なし	逆転運転中	逆転運転中	[7-53]	プロ PIDFF ランプ up	高度 プロセッサ PID II	[63]	コンパレータ 3
[10]	警報	逆転運転中	逆転運転中	[7-53]	プロ PIDFF ランプ up	高度 プロセッサ PID II	[64]	コンパレータ 4
[11]	警報	逆転運転中	逆転運転中	[7-53]	プロ PIDFF ランプ up	高度 プロセッサ PID II	[65]	コンパレータ 5
[12]	トルク制限値	逆転運転中	逆転運転中	[7-53]	プロ PIDFF ランプ up	高度 プロセッサ PID II	[70]	論理規則 0
[13]	電流範囲外	逆転運転中	逆転運転中	[7-53]	プロ PIDFF ランプ up	高度 プロセッサ PID II	[71]	論理規則 1
[14]	電流低下、低	逆転運転中	逆転運転中	[7-53]	プロ PIDFF ランプ up	高度 プロセッサ PID II	[72]	論理規則 2
[15]	電流超過、高	逆転運転中	逆転運転中	[7-53]	プロ PIDFF ランプ up	高度 プロセッサ PID II	[73]	論理規則 3
[16]	周波数低下、低	逆転運転中	逆転運転中	[7-53]	プロ PIDFF ランプ up	高度 プロセッサ PID II	[74]	論理規則 4
[17]	周波数超過、高	逆転運転中	逆転運転中	[7-53]	プロ PIDFF ランプ up	高度 プロセッサ PID II	[75]	論理規則 5
[18]	FB 範囲外	逆転運転中	逆転運転中	[7-53]	プロ PIDFF ランプ up	高度 プロセッサ PID II	[80]	SL デジタリ出力 A
[19]	フィードバック低下、低	逆転運転中	逆転運転中	[7-53]	プロ PIDFF ランプ up	高度 プロセッサ PID II	[81]	SL デジタリ出力 B
[20]	フィードバック超過、高	逆転運転中	逆転運転中	[7-53]	プロ PIDFF ランプ up	高度 プロセッサ PID II	[82]	SL デジタリ出力 C
[21]	熱警告	逆転運転中	逆転運転中	[7-53]	プロ PIDFF ランプ up	高度 プロセッサ PID II	[83]	SL デジタリ出力 D
[22]	準備完了、熱警告なし	逆転運転中	逆転運転中	[7-53]	プロ PIDFF ランプ up	高度 プロセッサ PID II	[93]	警報 68 または警報 188
[23]	準備完了、熱警告なし	逆転運転中	逆転運転中	[7-53]	プロ PIDFF ランプ up	高度 プロセッサ PID II	8-14	コンフィ、コントロールメッセージ CTW
[24]	準備完了、過電圧 / 電圧低下なし	逆転運転中	逆転運転中	[7-53]	プロ PIDFF ランプ up	高度 プロセッサ PID II	[0]	なし
[25]	逆転	逆転運転中	逆転運転中	[7-53]	プロ PIDFF ランプ up	高度 プロセッサ PID II	[1]	プロファイル、デフォ
[26]	バス OK	逆転運転中	逆転運転中	[7-53]	プロ PIDFF ランプ up	高度 プロセッサ PID II	[2]	CTW 有効 active low
[27]	トリップ制限 & 停止	逆転運転中	逆転運転中	[7-53]	プロ PIDFF ランプ up	高度 プロセッサ PID II	[4]	PID エラー反転
[28]	ブレーキ、ブレーキ警無	逆転運転中	逆転運転中	[7-53]	プロ PIDFF ランプ up	高度 プロセッサ PID II	[5]	PID リセット I パート
[29]	アラーム、アラーム警無	逆転運転中	逆転運転中	[7-53]	プロ PIDFF ランプ up	高度 プロセッサ PID II	[6]	PID 有効
[30]	ブレーキ不具合 (IGBT)	逆転運転中	逆転運転中	[7-53]	プロ PIDFF ランプ up	高度 プロセッサ PID II	8-19	製品コード
[31]	ブレーキ不具合 (IGBT)	逆転運転中	逆転運転中	[7-53]	プロ PIDFF ランプ up	高度 プロセッサ PID II	8-30	FC ポート設定
[32]	機械的アラーム	逆転運転中	逆転運転中	[7-53]	プロ PIDFF ランプ up	高度 プロセッサ PID II	8-30	プロトコル
[36]	コントロール、メッセージ文ビット	逆転運転中	逆転運転中	[7-53]	プロ PIDFF ランプ up	高度 プロセッサ PID II	[0]	FC
[37]	コントロール、メッセージ文ビット	逆転運転中	逆転運転中	[7-53]	プロ PIDFF ランプ up	高度 プロセッサ PID II	[2]	Modbus RTU
[40]	速度指令範囲外	逆転運転中	逆転運転中	[7-53]	プロ PIDFF ランプ up	高度 プロセッサ PID II	8-31	アドレス
[41]	速度指令信号低下、低	逆転運転中	逆転運転中	[7-53]	プロ PIDFF ランプ up	高度 プロセッサ PID II	8-32	0.0 - 247 *1
[42]	速度指令信号超過、高	逆転運転中	逆転運転中	[7-53]	プロ PIDFF ランプ up	高度 プロセッサ PID II	[0]	ポーレート
[45]	バス、コントロール	逆転運転中	逆転運転中	[7-53]	プロ PIDFF ランプ up	高度 プロセッサ PID II	[1]	2400 ポー
		逆転運転中	逆転運転中	[7-53]	プロ PIDFF ランプ up	高度 プロセッサ PID II		4800 ポー

[2]	論理 AND	[748]	速度フィード、フィード	[1673]	カウンタター B
[3]	論理 OR	[890]	パス、ジョグ 1 速度	[1674]	正確な 停止カウンタター
[4]	プロトコル SW パージ	[891]	パス、ジョグ 2 速度	[1684]	通信 オプション STW
[5]	プロトコル、ファームウェア、バージョン	[1680]	フィードパス CTW 1	[1685]	FC ポート CTW 1
[6]	0 - 655 *サイズによる	[1682]	フィードパス CTW 1	[1690]	警報メッセージ文
[7]	端子 53 スイッチ設定	[3401]	PCD 1 アプリケーション用書き込み	[1691]	警報メッセージ文 2
[8-33]	端子 54 スイッチ設定	[3402]	PCD 2 アプリケーション用書き込み	[1692]	警報メッセージ文
[9]	端子 55 スイッチ設定	[3403]	PCD 3 アプリケーション用書き込み	[1693]	警報メッセージ文 2
[10]	アナログ入力 54	[3404]	PCD 4 アプリケーション用書き込み	[1694]	拡張 状態メッセージ文
[11]	アナログ出力 42 [mA]	[3405]	PCD 5 アプリケーション用書き込み	[1695]	拡張 状態メッセージ文 2
[12]	デフォルト設定	[3406]	PCD 6 アプリケーション用書き込み	[1697]	拡張 状態メッセージ文 3
[13]	カウンタター A	[3407]	PCD 7 アプリケーション用書き込み	[1698]	警報メッセージ文 3
[14]	カウンタター B	[3408]	PCD 8 アプリケーション用書き込み	[3421]	PCD 1 アプリケーション用読み出し
[15]	警報メッセージ文	[3409]	PCD 9 アプリケーション用書き込み	[3422]	PCD 2 アプリケーション用読み出し
[16]	警告メッセージ文	[3410]	PCD 10 アプリケーション用書き込み	[3423]	PCD 3 アプリケーション用読み出し
[17]	拡張 状態メッセージ文	[0]	なし	[3424]	PCD 4 アプリケーション用読み出し
[18]	拡張 状態メッセージ文	[1500]	動作時間	[3426]	PCD 6 アプリケーション用読み出し
[19]	拡張 状態メッセージ文	[1501]	運転時間	[3427]	PCD 7 アプリケーション用読み出し
[20]	拡張 状態メッセージ文	[1502]	KWh カウンタター	[3428]	PCD 8 アプリケーション用読み出し
[21]	拡張 状態メッセージ文	[1600]	コントロール、メッセージ文	[3429]	PCD 9 アプリケーション用読み出し
[22]	拡張 状態メッセージ文	[1601]	速度指令信号 [単位]	[3430]	PCD 10 アプリケーション用読み出し
[23]	拡張 状態メッセージ文	[1602]	速度指令信号 [%]	[3450]	実際の位置
[24]	拡張 状態メッセージ文	[1603]	状態メッセージ文	[3456]	トラック、エラー
[25]	拡張 状態メッセージ文	[1605]	主電源実効値 [%]	9-18	ノード、アドレス
[26]	拡張 状態メッセージ文	[1609]	主電源実効値 [%]	1 - 126 *126	
[27]	拡張 状態メッセージ文	[1610]	電力 [kW]	9-19	ドライブユニティシステム番号は
[28]	拡張 状態メッセージ文	[1611]	出力 [hp]	0 - 65535 *1037	
[29]	拡張 状態メッセージ文	[1612]	モーター電圧	9-22	テレグラム選択
[30]	拡張 状態メッセージ文	[1613]	周波数	[1]	標準テレグラム 1
[31]	拡張 状態メッセージ文	[1614]	モーター電流	[101]	PP0 1
[32]	拡張 状態メッセージ文	[1615]	周波数 [%]	[102]	PP0 2
[33]	拡張 状態メッセージ文	[1616]	トルク [Nm]	[103]	PP0 3
[34]	拡張 状態メッセージ文	[1617]	速度 [RPM]	[104]	PP0 4
[35]	拡張 状態メッセージ文	[1618]	モーター熱	[105]	PP0 5
[36]	拡張 状態メッセージ文	[1622]	トルク [%]	[106]	PP0 6
[37]	拡張 状態メッセージ文	[1630]	直流リンク電圧	[107]	PP0 7
[38]	拡張 状態メッセージ文	[1633]	ブレーキ、エネルギー熱	[108]	PP0 8
[39]	拡張 状態メッセージ文	[1634]	インバータ温度	[200]	拡張テレグラム
[40]	拡張 状態メッセージ文	[1635]	インバータ熱	9-23	信号用パラメーター
[41]	拡張 状態メッセージ文	[1638]	SL コントローラー状態	9-15 & 9-16 と同じ選択	
[42]	拡張 状態メッセージ文	[1639]	コントロール、カード温度	9-27	パラメーター編集
[43]	拡張 状態メッセージ文	[1650]	外部速度指令信号	[0]	Disabled (無効)
[44]	拡張 状態メッセージ文	[1652]	フィードバック [単位]	[1]	有効
[45]	拡張 状態メッセージ文	[1653]	ディポジション速度	9-28	プロセス制御
[46]	拡張 状態メッセージ文	[1657]	フィードバック [RPM]	[0]	無効
[47]	拡張 状態メッセージ文	[1661]	端子 53 設定	[1]	循環 有効化
[48]	拡張 状態メッセージ文	[1662]	アナログ入力 53	9-44	不具合メッセージ、カウンタター
[49]	拡張 状態メッセージ文	[1663]	端子 54 設定	0 - 65535 *0	
[50]	拡張 状態メッセージ文	[1664]	アナログ入力 54	9-45	不具合コード
[51]	拡張 状態メッセージ文	[1665]	アナログ出力 42	0 - 0 *0	
[52]	拡張 状態メッセージ文	[1666]	ディジタル出力	0 - 0 *0	
[53]	拡張 状態メッセージ文	[1667]	バルス入力 29 [Hz]	不具合状況カウンタター	
[54]	拡張 状態メッセージ文	[1668]	バルス入力 33 [Hz]	0 - 1000 *0	
[55]	拡張 状態メッセージ文	[1669]	バルス出力 27 [Hz]	プロファイル警告メッセージ文	
[56]	拡張 状態メッセージ文	[1671]	デフォルト設定	0 - 65535 *0	
[57]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A	9-63	実際ポーター
[58]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[59]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[60]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[61]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[62]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[63]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[64]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[65]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[66]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[67]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[68]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[69]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[70]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[71]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[72]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[73]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[74]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[75]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[76]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[77]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[78]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[79]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[80]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[81]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[82]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[83]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[84]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[85]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[86]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[87]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[88]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[89]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[90]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[91]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[92]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[93]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[94]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[95]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[96]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[97]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[98]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[99]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		
[100]	拡張 状態メッセージ文	[1672]	カウンタター A		

[0]	9,6 kbit/s	[0]	オフ	[0]	なし	[3425]PCD 5	アプリケーション用読み出し
[1]	19,2 kbit/s	[1]	オン	[1500]	動作時間	[3426]PCD 6	アプリケーション用読み出し
[2]	93,75 kbit/s	[12-13]	リンク速度	[1501]	運転時間	[3427]PCD 7	アプリケーション用読み出し
[3]	187,5 kbit/s	[0]	なし	[1502]	kWh カウンター	[3428]PCD 8	アプリケーション用読み出し
[4]	500 kbit/s	[1]	10 Kbps	[1600]	コントローラ	[3429]PCD 9	アプリケーション用読み出し
[6]	1500 kbit/s	[2]	20 Kbps	[1601]	速度指令信号 [単位]	[3430]PCD 10	アプリケーション用読み出し
[7]	3000 kbit/s	[12-14]	リンク・デュプレックス	[1602]	速度指令信号 [%]	[3450]	実際の位置
[8]	6000 kbit/s	[0]	ハーフデュプレ	[1603]	状態メッセージ	[3456]	トラック・エラー
[9]	12000 kbit/s	[*][1]	フルデュプレ	[1605]	主電源有効値 [%]	12-23	プロセッサー構成書き込みサイズ
[10]	31,25 kbit/s	12-18	管理者 MAC	[1609]	カススタス読み出し	8 - 32	*16
[11]	45,45 kbit/s	12-19	管理者 IP アドレス	[1610]	電力 [kW]	12-24	プロセッサー構成読み出しサイズ
[*][255]	ネット発見不可能	12-20	プロセッサー・データ	[1611]	出力 [hp]	8 - 32	*16
9-64	デバイス識別	12-21	プロセッサー・データ構成書き込み	[1612]	モーター電圧	12-28	データ値の保存
		[0]	なし	[1613]	周波数	[*][0]	オフ
9-65	プロファイル番号	[302]	最小速度指令信号	[1614]	モーター電流	[2]	全ての設定を保存
9-67	コントローラ・メッセージ文 1	[303]	最大速度指令信号	[1615]	周波数 [Nm]	12-29	常に保存
		[0]	255 *サイズによる	[1616]	トルク [Nm]	[*][0]	オフ
9-68	状態メッセージ文 1	[312]	増加/スローダウン値	[1617]	速度 [RPM]	[1]	オン
		[0]	255 *0	[1618]	モーター熱	12-30	警告パラメーター
9-70	設定の編集	[341]	ラング 1 立ち上がり時間	[1620]	モーター角	0 - 2147483647	*0
[1]	設定 1	[342]	ラング 2 立ち上がり時間	[1622]	トルク [%]	12-31	ネット速度指令信号
[2]	設定 2	[351]	ラング 3 立ち上がり時間	[1630]	直流リンク電圧	[0]	オフ
[3]	設定 3	[352]	ラング 4 立ち上がり時間	[1633]	プレキ・エネルギー/2 分	[1]	オン
[*][9]	設定 4	[380]	ジョグ・ラング時間	[1634]	ヒートシンク温度	[12-32]	ネット・コントローラ
[*][9]	ジョグ・ラング時間	[381]	ジョグ・ラング時間	[1635]	イバンター熱	[0]	オフ
9-71	プロファイル設定	[412]	クイック停止ラング時間	[1639]	SL コントローラ状態	[1]	オン
[*][0]	オフ	[414]	モーター速度下限 [Hz]	[1650]	外部速度指令信号	12-33	CIP レビジョン
[1]	全ての設定を保存	[416]	モーター速度上限 [Hz]	[1652]	フィードバック [単位]	0 - 65535	*オン
9-72	ProfibusDriveReset	[417]	トルク制限モーター・モード	[1653]	ディポテンシャル通信	12-34	CIP 製品コード
[*][0]	アクションなし	[553]	端子 29 高速度指令信号/フィードバック値	[1657]	フィードバック [RPM]	0 - 65535	*サイズによる
[1]	電源投入リセット	[558]	端子 33 高速度指令信号/フィードバック値	[1660]	ディジタル入力	12-35	EDS パラメーター
[2]	電源投入リセット	[590]	端子 42 出力バス、コントローラ	[1661]	端子 53 設定	0 - 0	*0
[3]	通信リセット	[593]	端子 53 高速度指令信号/フィードバック値	[1662]	アナログ入力 53	12-37	COS 抑止タイマー
9-75	D0 識別	[615]	端子 54 高速度指令信号/フィードバック値	[1664]	アナログ出力 42 [mA]	0 - 65535	*0
		[625]	端子 55 高速度指令信号/フィードバック値	[1666]	アナログ出力 42 [mA]	12-38	COS フィルター
9-80	定義済みパラメーター (1)	[696]	端子 42 出力バス、コントローラ	[1671]	デフォルト設定	12-6*	イーサネット PowerLink
		[748]	速度フィード・フィード	[1672]	カウンタ A	12-60	ノード ID
9-81	定義済みパラメーター (2)	[890]	バス、ジョグ 1 速度	[1673]	カウンタ B	1 - 239	*1
		[891]	バス、ジョグ 2 速度	[1674]	正確な停止カウンタ	12-62	SDO タイムアウト
9-82	定義済みパラメーター (3)	[1680]	フィードバック CTW 1	[1684]	通信 オプション STW	0 - 2000000,000	ms *30000 ms
		[1682]	フィードバック CTW 1	[1685]	PC ボード CTW 1	0 - 2000000,000	ms *5000,000 ms
9-83	定義済みパラメーター (4)	[3401]	PCD 1 アプリケーション用書き込み	[1688]	警告メッセージ文	12-66	閾値
		[3402]	PCD 2 アプリケーション用書き込み	[1690]	警告メッセージ文 2	12-67	スレシヨルドレベル・カウンタ
9-84	定義済みパラメーター (5)	[3403]	PCD 3 アプリケーション用書き込み	[1691]	警告メッセージ文 3	0 - 4294967295	*0
		[3404]	PCD 4 アプリケーション用書き込み	[1692]	警告メッセージ文 4	12-68	累積カウンタ
9-85	定義済みパラメーター (6)	[3405]	PCD 5 アプリケーション用書き込み	[1693]	警告メッセージ文 5	0 - 2147483647	*0
		[3406]	PCD 6 アプリケーション用書き込み	[1694]	拡張状態メッセージ文 2	12-69	イーサネット PowerLink ステータス
9-90	変更済みパラメーター (1)	[3407]	PCD 7 アプリケーション用書き込み	[1695]	拡張状態メッセージ文 3	0 - 4294967295	*0
		[3408]	PCD 8 アプリケーション用書き込み	[1697]	警告メッセージ文 3	12-8*	他のイーサネットサービス
9-91	変更済みパラメーター (2)	[3409]	PCD 9 アプリケーション用書き込み	[3421]	PCD 1 アプリケーション用読み出し	12-80	FTP サーバー
		[3410]	PCD 10 アプリケーション用書き込み	[1698]	警告メッセージ文 3	[*][0]	Disabled (無効)
9-92	変更済みパラメーター (3)	[3421]	PCD 1 アプリケーション用読み出し	[3422]	PCD 2 アプリケーション用読み出し	[1]	有効
		[3423]	PCD 3 アプリケーション用読み出し	[3424]	PCD 4 アプリケーション用読み出し	[*][0]	Disabled (無効)
9-93	変更済みパラメーター (4)	12-22	プロセッサー・データ構成読み出し				
9-94	変更済みパラメーター (5)						
9-99	7 074V Δ230V ユニタリ						

12-82 SMP サービス	[20]	警報 (トリップ)	[70]	SL タイムアウト 3	[31]	SL タイムアウト 1	[30]	SL タイムアウト 0
*[0] Disabled (無効)	[21]	コンパレータ-0	[71]	SL タイムアウト 4	[32]	SL タイムアウト 2	[31]	SL タイムアウト 1
[1] 有効	[22]	コンパレータ-1	[72]	SL タイムアウト 5	[33]	デジタル入力 DI18	[32]	SL タイムアウト 2
12-83 SMP エージェント	[23]	コンパレータ-2	[73]	SL タイムアウト 6	[34]	デジタル入力 DI19	[33]	デジタル入力 DI18
[0] Disabled (無効)	[24]	コンパレータ-3	[74]	SL タイムアウト 7	[35]	デジタル入力 DI27	[34]	デジタル入力 DI19
*[1] 有効	[25]	コンパレータ-0	[83]	破損ベルト	[36]	デジタル入力 DI29	[35]	デジタル入力 DI27
12-84 アドレスコンフリクト検出	[26]	論理規則 1	13-03 SLC のリセット	[39]	スタート・コマンド	スタート・コマンド	[36]	デジタル入力 DI29
[0] Disabled (無効)	[27]	論理規則 2	*[0] SLC のリセットしない	[40]	自動リセット	自動リセット	[39]	スタート・コマンド
*[1] 有効	[28]	論理規則 3	[1] SIC のリセット	[42]	自動リセット・トリップ	自動リセット・トリップ	[40]	スタート・コマンド
12-89 透過ソケットチャネル・ポート	[29]	論理規則 4	13-1* コンパレータ- オペランド	[50]	コンパレータ-4	コンパレータ-4	[42]	自動リセット・トリップ
0 - 65535 *4000	[33]	論理規則 5	*[0] Disabled (無効)	[51]	コンパレータ-5	コンパレータ-5	[50]	コンパレータ-4
12-9* 高度なイーサネットサービス	[34]	デジタル入力 DI18	[1] 速度指令信号 %	[60]	論理規則 4	論理規則 4	[60]	コンパレータ-5
12-90 ケーブル診断	[35]	デジタル入力 DI19	[2] フィードバック%	[61]	論理規則 5	論理規則 5	[61]	論理規則 4
*[0] Disabled (無効)	[36]	デジタル入力 DI27	[3] モーター速度	[70]	SL タイムアウト 3	SL タイムアウト 3	[70]	SL タイムアウト 3
[1] 有効	[39]	スタート・コマンド	[4] モーター電流	[71]	SL タイムアウト 4	SL タイムアウト 4	[71]	SL タイムアウト 3
12-91 オートリトリップ	[40]	スタート・コマンド	[5] モーター電力	[72]	SL タイムアウト 5	SL タイムアウト 5	[72]	SL タイムアウト 4
[0] Disabled (無効)	[42]	自動リセット・トリップ	[6] モーター電圧	[73]	SL タイムアウト 6	SL タイムアウト 6	[73]	SL タイムアウト 5
*[1] 有効	[50]	コンパレータ-4	[7] モーター電圧	[74]	SL タイムアウト 7	SL タイムアウト 7	[74]	SL タイムアウト 6
12-92 IOMP スヌーピング	[51]	コンパレータ-5	[12] アナログ入力 AI53	[83]	破損ベルト	破損ベルト	[83]	破損ベルト
[0] Disabled (無効)	[60]	論理規則 4	[13] アナログ入力 AI54	13-41 論理規則演算子 1	13-52 SL コントローラー・アクション	13-52 SL コントローラー・アクション	13-52	破損ベルト
*[1] 有効	[61]	論理規則 5	[18] ハルス入力 FI29	*[0] Disabled (無効)	[10] AND	AND	[10]	Disabled (無効)
12-93 ケーブルエラー長	[83]	破損ベルト	[19] ハルス入力 FI33	[1] OR	[2] AND	AND NOT	[2]	Disabled (無効)
0 - 65535 *0	[20]	イベント停止	[20] 警報番号	[3] AND NOT	[3] AND NOT	AND NOT	[3]	Disabled (無効)
12-94 同報ストーム保護	[30]	偽	[30] カウンタ-A	[4] OR NOT	[4] OR NOT	AND NOT	[4]	設定 1 を選択
0 - 65535 *0	[31]	真	[31] カウンタ-B	[5] NOT AND	[5] NOT AND	AND NOT	[5]	設定 2 を選択
12-95 アイドル時間タイムアウト	[33]	範囲内	[0] より小さい (<)	[6] NOT OR	[6] NOT OR	AND NOT	[6]	設定 3 を選択
0 - 3600 *120	[4]	オン速度指令信号	[2] ほぼ等しい (≈)	[8] NOT OR NOT	[8] NOT OR NOT	AND NOT	[8]	設定 4 を選択
12-96 ポート設定	[7]	オン速度指令信号	[13-12] コンパレータ値	13-42 論理規則演算子 2	13-43 論理規則演算子 2	AND NOT	[10]	プリセット速度指令信号 0 を選択
[0] 通常	[18]	低下 I 低	[13-12] コンパレータ値	13-43 論理規則演算子 2	13-44 論理規則演算子 3	AND NOT	[11]	プリセット速度指令信号 1 を選択
[1] シフト-1~2	[9]	熱警告	13-2* タイマー	13-44 論理規則演算子 3	13-5* 状態	AND NOT	[12]	プリセット速度指令信号 2 を選択
[2] シフト-12~1	[16]	主電源範囲外	13-20 SL コントローラー・タイマー	13-45 論理規則演算子 1	13-51 SL コントローラー・イベント	AND NOT	[13]	プリセット速度指令信号 3 を選択
[10] ポート 1 無効	[17]	逆転	13-20 SL コントローラー・タイマー	13-46 論理規則演算子 1	*[0] 偽	AND NOT	[14]	プリセット速度指令信号 4 を選択
[11] ポート 2 無効	[18]	警告	13-20 SL コントローラー・タイマー	13-47 論理規則演算子 1	[1] 真	AND NOT	[15]	プリセット速度指令信号 5 を選択
[255] ミラー内部ポートから 1	[19]	逆転	13-4* 論理規則	13-48 論理規則演算子 2	[2] 真	AND NOT	[16]	プリセット速度指令信号 6 を選択
[254] ミラー外部ポートから 2	[20]	警報 (トリップ)	13-40 論理規則演算子 1	13-49 論理規則演算子 3	[3] 範囲内	AND NOT	[17]	プリセット速度指令信号 7 を選択
12-97 QoS 優先度	[21]	コンパレータ-0	13-40 論理規則演算子 1	13-50 論理規則演算子 1	[4] オン速度指令信号	AND NOT	[18]	プリセット速度指令信号 0 を選択
0 - 63 *サイズによる	[22]	コンパレータ-1	13-40 論理規則演算子 1	13-51 SL コントローラー・イベント	[7] 電流範囲外	AND NOT	[19]	プリセット速度指令信号 1 を選択
12-98 インターフェース・カウンタ	[23]	コンパレータ-2	13-40 論理規則演算子 1	*[0] 偽	[8] 低下 I 低	AND NOT	[20]	プリセット速度指令信号 2 を選択
0 - 4294967295 *4000	[24]	コンパレータ-3	13-40 論理規則演算子 1	[1] 真	[9] 超過 I 高	AND NOT	[21]	プリセット速度指令信号 3 を選択
0 - 4294967295 *0	[25]	論理規則 0	13-40 論理規則演算子 1	[2] 範囲内	[16] 熱警告	AND NOT	[22]	プリセット速度指令信号 4 を選択
12-99 メディアカウンタ	[26]	論理規則 1	13-40 論理規則演算子 1	[3] オン速度指令信号	[17] 主電源範囲外	AND NOT	[23]	プリセット速度指令信号 5 を選択
0 - 4294967295 *0	[27]	論理規則 2	13-40 論理規則演算子 1	[4] 電流範囲外	[18] 逆転	AND NOT	[24]	プリセット速度指令信号 6 を選択
13-** スマート調理	[28]	論理規則 3	13-40 論理規則演算子 1	[7] 電流範囲外	[19] 警告	AND NOT	[25]	プリセット速度指令信号 7 を選択
13-00 SL コントローラー・モード	[29]	論理規則 4	13-40 論理規則演算子 1	[8] 低下 I 低	[20] 警報 (トリップ)	AND NOT	[26]	プリセット速度指令信号 0 を選択
*[10] オフ	[30]	論理規則 5	13-40 論理規則演算子 1	[9] 超過 I 高	[21] 警報 (トリップ・ロック)	AND NOT	[27]	プリセット速度指令信号 1 を選択
[1] オン	[31]	SL タイムアウト 0	13-40 論理規則演算子 1	[16] 熱警告	[22] コンパレータ-0	AND NOT	[28]	プリセット速度指令信号 2 を選択
[13-01] イベント開始	[32]	SL タイムアウト 1	13-40 論理規則演算子 1	[17] 主電源範囲外	[23] コンパレータ-1	AND NOT	[29]	プリセット速度指令信号 3 を選択
[0] 偽	[33]	SL タイムアウト 2	13-40 論理規則演算子 1	[18] 逆転	[24] コンパレータ-2	AND NOT	[30]	プリセット速度指令信号 4 を選択
[1] 真	[34]	デジタル入力 DI18	13-40 論理規則演算子 1	[19] 警告	[25] コンパレータ-3	AND NOT	[31]	プリセット速度指令信号 5 を選択
[2] 範囲内	[35]	デジタル入力 DI19	13-40 論理規則演算子 1	[20] 警報 (トリップ)	[26] 論理規則 0	AND NOT	[32]	プリセット速度指令信号 6 を選択
[3] 範囲外	[36]	デジタル入力 DI27	13-40 論理規則演算子 1	[21] 警報 (トリップ・ロック)	[27] 論理規則 1	AND NOT	[33]	プリセット速度指令信号 7 を選択
[4] オン速度指令信号	[39]	スタート・コマンド	13-40 論理規則演算子 1	[22] コンパレータ-0	[28] 論理規則 2	AND NOT	[34]	プリセット速度指令信号 0 を選択
[7] 電流範囲外	*[40]	スタート・コマンド	13-40 論理規則演算子 1	[23] コンパレータ-1	[29] 論理規則 3	AND NOT	[35]	プリセット速度指令信号 1 を選択
[8] 低下 I 低	[42]	自動リセット・トリップ	13-40 論理規則演算子 1	[24] コンパレータ-2	SL タイムアウト 0	AND NOT	[36]	プリセット速度指令信号 2 を選択
[9] 超過 I 高	[50]	コンパレータ-4	13-40 論理規則演算子 1	[25] コンパレータ-3	SL タイムアウト 1	AND NOT	[37]	プリセット速度指令信号 3 を選択
[16] 熱警告	[51]	コンパレータ-5	13-40 論理規則演算子 1	[26] 論理規則 0	SL タイムアウト 2	AND NOT	[38]	プリセット速度指令信号 4 を選択
[17] 主電源範囲外	[60]	論理規則 4	13-40 論理規則演算子 1	[27] 論理規則 1	SL タイムアウト 3	AND NOT	[39]	プリセット速度指令信号 5 を選択
[18] 逆転	[61]	論理規則 5	13-40 論理規則演算子 1	[28] 論理規則 2	SL タイムアウト 4	AND NOT	[40]	プリセット速度指令信号 6 を選択
[19] 警告	[61]	論理規則 5	13-40 論理規則演算子 1	[29] 論理規則 3	SL タイムアウト 5	AND NOT	[41]	プリセット速度指令信号 7 を選択

[72]	タイマー 5 スタート	[5]	5.0 kHz	15-42	電圧	0 - 9999	カスタム読み出しユニット
[73]	タイマー 6 スタート	[6]	6.0 kHz	0 - 20	*0	カスタム読み出しユニット	
[74]	タイマー 7 スタート	[7]	8.0 kHz	15-43	ソフトウェア・バージョン		
[14-0*	特殊状態	[8]	10.0 kHz	0 - 0	0		
[14-01	スイッチ周波数	[9]	12.0 kHz	15-44	注文済みタイプ・コード		
[0]	Ran3	[10]	16.0 kHz	0 - 41	*0		
[1]	無駆時間補償ゼロ電流レベル	[*0]	Disabled (無効)	14-64	実際のタイプ・コード文字列		
[2]	2.0 kHz	[1]	有効	15-46	ドライブの注文番号		
[3]	3.0 kHz	[14-65	速度定格低減、無駆時間補償	0 - 0	0		
[4]	4.0 kHz	[14-7*	互換性	20 - 1000	Hz	*0	Hz
[5]	5.0 kHz	[14-70	互換性の選択	0 - 0	0		
[6]	6.0 kHz	[*0]	No Function (機能なし)	15-49	SW ID	コントロール・カード	
[7]	8.0 kHz	[12]	VL72800 3M	15-50	SW ID	電力カード	
[8]	10.0 kHz	[13]	VL72800 3M incl. MAV	0 - 0	0		
[9]	12.0 kHz	[14]	VL72800 12M	15-51	ドライブ・シリアル番号		
[10]	16.0 kHz	[15]	VL72800 12M incl. MAV	0 - 0	0		
[14-03	過変調	[14-8*	オプション	15-52	0EM 情報		
[0]	オン	[14-88	オプションデーター保存	0 - 0	0		
[1]	オン	[0]	0 - 65535 *0	15-53	電力カード・シリアル番号		
[14-07	無駆時間補償レベル	[14-89	オプション抽出	0 - 0	0		
[0]	0 - 100 *0	[*0]	オプション構成の保護	15-57	ドライブ・バージョン		
[14-08	減衰利得係数	[1]	オプション変更の有効化	0 - 255	*0		
[0]	0 - 100 % *0	[14-9*	デフォルト設定	15-59	ドライブ名		
[14-09	無駆時間バイパス電流レベル	[14-90	不具合レベル	0 - 16	0		
[0]	0 - 100 % *0	[*3]	トリップ・ロック	15-6*	オプション識別		
[14-1*	主電源オン/オフ	[4]	遅延リセットによるトリップ	15-60	オプション実装済み		
[14-10	主電源異常	[5]	フライスタート	0 - 30	*0		
[*0]	機能なし	[15-0*	ドライブ情報	15-61	オプション SW バージョン		
[1]	Ctrl. 立ち下がり	[15-00	動作データー	0 - 20	*0		
[2]	コントロール 立ち下がり、トリップ	[15-00	動作時間	15-70	スロット A のオプション		
[3]	コントロール	[15-01	運転時間	0 - 30	0		
[4]	速度バックアップ	[15-01	遅転時間	0 - 0x7fffff.h	*0		
[5]	速度バックアップ、トリップ	[15-02	KWh カウンタ	0 - 20	0		
[6]	警告	[15-02	KWh カウンタ	0 - 0x7fffff.h	*0		
[7]	速度バックアップ、トリップ (リカバリ付き)	[15-03	電源投入回数	15-97	アプリケーション・タイプ		
14-11	主電源不具合電圧レベル	[15-03	電源投入回数	0 - 2147483647	*0		
[0]	100 - 800 V *0	[15-04	過熱回数	0 - 65535	*0		
[1]	トリップ	[15-05	過電圧回数	0 - 56	*0		
[14-12	主不均衡に応答	[15-06	KWh カウンタのリセット	15-99	ドライブ識別		
[*0]	トリップ	[*0]	リセットしない	0 - 56	*0		
[1]	警告	[1]	カウンタのリセット	15-99	ドライブ識別		
[2]	動的バックアップ・トリップ・リカバリ	[15-07	稼働時間カウンタのリセット	0 - 9999	*0		
[14-15	動的バックアップ・トリップ・リカバリ	[1]	カウンタのリセット	16-0*	一般状態		
[0]	0 - 60000,000	[15-07	稼働時間カウンタのリセット	16-00	コントロール・メッセージ文		
[1]	トリップ	[*0]	リセットしない	0 - 65535	*0		
[2]	動的バックアップ・トリップによる	[15-08	可変速度モード	16-01	速度指令信号 [単位]		
[*0]	トリップ・モード	[15-08	出力フィルタ	-4999 - 4999	基準フィードバック・ユニット		
[1]	手動リセット	[15-3*	Alarm Log (警告ログ)	0 - 255	*0		
[2]	自動リセット x 1	[15-30	警告ログ; エラー・コード	16-02	速度指令信号 [%]		
[3]	自動リセット x 2	[0]	0 - 255 *0	-200 - 200	%		
[4]	自動リセット x 3	[15-31	InternalFaultReason	16-03	状態メッセージ文		
[5]	自動リセット x 4	[15-31	InternalFaultReason	0 - 65535	*0		
[6]	自動リセット x 5	[15-4*	ドライブ識別	16-05	主電源実効値 [%]		
[7]	自動リセット x 6	[15-40	FC タイプ	-200 - 200	%		
[8]	自動リセット x 7	[15-41	電力セクション	16-09	カスタム読み出し		
[9]	自動リセット x 8	[0]	0 - 20 *0				
[14-2*	リセット機能						
[14-20	リセット・モード						
[*0]	手動リセット						
[1]	自動リセット x 1						
[2]	自動リセット x 2						
[3]	自動リセット x 3						
[4]	自動リセット x 4						
[5]	自動リセット x 5						
[6]	自動リセット x 6						
[7]	自動リセット x 7						
[8]	自動リセット x 8						
[9]	自動リセット x 9						

0 - 20 *1	18-90	プロセス PID エラー	22-02	スリープモード CL コントロール モード	[2]	読み取り書き込みに MM を設定	0 - 65535 *0	
16-63 端子 54 設定	-200 - 200 % *0 %		31-43	Erase MM			34-03	PCD 3 アプリケーション用書き込み
[0] 電流モード	-200 - 200 % *0 %		*[0]	機能なし			0 - 65535 *0	
[1] 電圧モード	-200 - 200 % *0 %		[1]	MM を消去			34-04	PCD 4 アプリケーション用書き込み
16-64 アナログ入力 54	-200 - 200 % *0 %		22-44*	スリープ・モード			0 - 65535 *0	
0 - 20 *1	-200 - 200 % *0 %		22-40	最小稼働時間			34-05	PCD 5 アプリケーション用書き込み
16-65 アナログ出力 42 [mA]	0 - 600 秒 *10 秒		*[0]	Disabled (無効)			0 - 65535 *0	
0 - 20 mA *0 mA	0 - 600 秒 *10 秒		[1]	有効			34-06	PCD 6 アプリケーション用書き込み
16-66 デジタル出力	0 - 600 秒 *10 秒		22-41	最小スリープ時間			0 - 65535 *0	
0 - 63 *0	0 - 600 秒 *10 秒		22-43	ウェイクアップ速度 [Hz]			34-07	PCD 7 アプリケーション用書き込み
16-67 バルブ入力 29 [Hz]	0 - 400.0 *10		22-44	ウェイクアップ速度指令信号/フィードバック偏差			0 - 65535 *0	
0 - 130000 *0	0 - 100 - 100 % *0 %		22-45	設定値ブースト			34-08	PCD 8 アプリケーション用書き込み
16-68 バルブ入力 33 [Hz]	-999999.999 - 999999.999 ExtPID1		22-46	最大ブースト時間			0 - 65535 *0	
0 - 130000 *0	ユニット*0 ExtPID1 ユニットの機能なし		22-47	スリープ速度 [Hz]			34-09	PCD 9 アプリケーション用書き込み
16-69 バルブ出力 27 [Hz]	-999999.999 - 999999.999 ExtPID1		22-48	スリープ遅延時間			0 - 65535 *0	
0 - 40000 *0	ユニット *100 ExtPID1 ユニットの機能なし		22-49	ウェイクアップ遅延時間			34-10	PCD 10 アプリケーション用書き込み
16-71 デフォルト設定	0 - 31 *0		22-50	破損ベルト検出			34-2*	PCD 読み出しパラメータ
16-72 カウンター A	-32768 - 32767 *0		22-60	破損ベルト機能			34-21	PCD 1 アプリケーション用読み出し
-32768 - 32767 *0	ユニット*0 ExtPID1 ユニットの機能なし		[0]	オフ			0 - 65535 *0	
16-73 カウンター B	0 - 32767 *0		[1]	アラーム			34-22	PCD 2 アプリケーション用読み出し
-32768 - 32767 *0	アラログ入力 53		[2]	トリップ			34-23	PCD 3 アプリケーション用読み出し
16-74 正確な停止カウンタ	[7] アナログ入力 54		[1]	警告			34-24	PCD 4 アプリケーション用読み出し
0 - 2147483647 *0	[8] 周波数入力 29		[2]	強制自動ホーミング			34-25	PCD 5 アプリケーション用読み出し
16-8*	周波数入力 33		[1]	強制手動ホーミング			0 - 65535 *0	
フィードバック & FC ポート	*[10] 破損なし		22-61	破損ベルト・トルク			34-26	PCD 6 アプリケーション用読み出し
フィードバック CTW 1	[1] アナログ入力 53		5 - 100 % *10 %				0 - 65535 *0	
0 - 65535 *0	[2] アナログ入力 54		22-62	破損ベルト遅延			34-27	PCD 7 アプリケーション用読み出し
-32768 - 32767 REF 1	[3] アナログ出力 29		0 - 600 秒 *10 秒				34-28	PCD 8 アプリケーション用読み出し
16-84 通信オプション STW	[4] 周波数入力 33		0 - 3600 ms *1000 ms				0 - 65535 *0	
0 - 65535 *0	21-15 拡張 1 設定値		33-03	ホーミング速度			34-29	PCD 9 アプリケーション用読み出し
16-85 FC ポート CTW 1	ユニット*0 ExtPID1 ユニットの機能なし		-1500 - 1500 RPM *100 RPM				0 - 65535 *0	
0 - 65535 *1084	拡張 1 速度指令信号		33-04	ホーミング動作			34-30	PCD 10 アプリケーション用読み出し
16-86 FC ポート REF 1	-999999.999 - 999999.999 ExtPID1		*[1]	インデックス番号を逆転			34-5*	プロセス・データ
-32768 - 32767 *0	ユニット*0 ExtPID1 ユニットの機能なし		[3]	インデックス番号を正転			34-50	実際の位置
16-9*	ユニット*0 ExtPID1 ユニットの機能なし		33-41	負ソフトウェア・リミット			-1073741824 - 1073741824 *0	
診断読み出し	0 - 100 % *0 %		33-42	正ソフトウェア・リミット			-2147483647 - 2147483647 *0	
16-90 警報メッセージ 1	0		33-43	負ソフトウェア・リミット・アクティブ			37-*	アプリケーショ設定
0 - 0xFFFFFFFUL *0	拡張 1 速度指令信号 [単位]		*[0]	アラーム			37-0*	アプリケーショ・モード
16-91 警報メッセージ 2	-999999.999 - 999999.999 ExtPID1		[1]	アラーム			37-00	アプリケーショ・モード
0 - 0xFFFFFFFUL *0	ユニット*0 ExtPID1 ユニットの機能なし		*[1]	Only Allow Download (ダウンロードとアップロードの両方が可能)			*[0]	ドライバモード
16-92 警報メッセージ 3	-999999.999 - 999999.999 ExtPID1		[2]	Only Allow Upload (アップロードだけ可能)			[2]	位置コントル
0 - 0xFFFFFFFUL *0	ユニット*0 ExtPID1 ユニットの機能なし		[3]	ダウンロードとアップロードの両方が可能			37-01	位置 フィードバック・ソース
16-93 警報メッセージ 4	0 - 100 % *0 %		31-41	MM 情報			*[0]	位置 目標
0 - 0xFFFFFFFUL *0	拡張 1 速度指令信号 [単位]		31-42	メモリジョーブル機能			-1073741824 - 1073741824 *0	位置 タイプ
16-94 拡張状態メッセージ 2	0		31-4*	メモリジョーブル機能			37-03	絶対
0 - 0xFFFFFFFUL *0	拡張 1 速度指令信号 [単位]		[0]	Disabled (無効)			[1]	相対
16-95 拡張状態メッセージ 3	0		[1]	Only Allow Download (ダウンロードとアップロードの両方が可能)			37-04	位置 速度
0 - 0xFFFFFFFUL *0	拡張 1 速度指令信号 [単位]		[2]	Only Allow Upload (アップロードだけ可能)			1 - 30000 RPM *100 RPM	位置 立ち上がり時間
16-96 警報メッセージ 3	0 - 10000 秒 *10000 秒		34-02	PCD 2 アプリケーション用書き込み				
0 - 0xFFFFFFFUL *0	拡張 1 速度指令信号 [単位]							
16-97 警報メッセージ 4	0 - 10 秒 *0 秒							
0 - 0xFFFFFFFUL *0	拡張 1 速度指令信号 [単位]							
16-98 拡張状態メッセージ 3	0 - 10 秒 *0 秒							
0 - 0xFFFFFFFUL *0	拡張 1 速度指令信号 [単位]							
16-99 データ読み出し	0 - 4294967295 *0							
18-5*	メモリジョーブル読み出し							
18-51	メモリジョーブル警告理由							
0 - 0xFFFFFFFUL *0	メモリジョーブル ID							
18-52	メモリジョーブル ID							
0 - 0 *0								
18-9*	PID 読み出し							

50 - 100000 ms *5000 ms	位置 立ち下り時間
37-06 位置 自動ブレーキ・コントロール	
50 - 100000 ms *5000 ms	位置 自動ブレーキ・コントロール
37-07 位置 無効	
[0] 無効	
*[1] 有効化	
37-08 位置 保留遅延	
0 - 10000 ms *0 ms	位置 保留遅延
37-09 位置 フリーラン遅延	
0 - 1000 ms *200 ms	位置 フリーラン遅延
37-10 位置 プレーキ遅延	
0 - 1000 ms *200 ms	位置 プレーキ遅延
37-11 位置 プレーキ摩耗限界	
0 - 1073741824 *0	位置 プレーキ摩耗限界
37-12 位置 PID 反ねじ巻き	
[0] 無効	
*[1] 有効化	
37-13 位置 PID 出力クランプ	
1 - 10000 *1000	位置 PID 出力クランプ
37-14 位置 コン트롤 ソース	
*[0] DI	
[1] フィールドバス	
37-15 位置 方向ブロック	
*[0] ブロックなし	
[1] 逆転をブロック	
[2] 正転をブロック	
37-17 位置 コン트롤不具合合動作	
*[0] 立ち下がり&ブレーキ	
[1] 直接ブレーキ	
37-18 位置 コン트롤不具合理由	
*[0] Fault なし	
[1] ホーミング必要	
[2] 正 HW 制限	
[3] 負 HW 制限	
[4] 正 SW 制限	
[5] 負 SW 制限	
[7] プレーキ摩耗限界	
[8] クイック停止	
[9] PID エラー大きすぎ	
[12] 改訂操作	
[13] 正転 運転	
[20] ホームの位置を見つけれません	
37-19 位置 新インデックス	
0 - 255 *0	位置 新インデックス

インデックス

A		オ	
AC 主電源.....	5, 18	オプション装置.....	24
AC 入力.....	5, 18	カ	
[カスタマリレー.....	42
[Auto on].....	31, 35	ク	
E		クイック・メニュー.....	26, 30
EMC.....	61	ケ	
EMC 対策設置.....	13	ケーブル・サイズ.....	17
F		ケーブルルーティング (配線).....	23
Fault		ケーブル長.....	62
不具合ログ.....	30	コ	
[コントロール・カード	
[Hand on].....	31	+10 V 直流出力.....	64
I		RS485 シリアル通信.....	64
IEC 61800-3.....	18, 61	USB シリアル通信.....	64
P		性能.....	64
PELV.....	47, 64	サ	
R		サービス.....	49
RFI フィルター.....	18	サーマル保護.....	6
S		サーミスター.....	47
SIL2.....	6	シ	
SIL2 の SILCL.....	6	シールド ケーブル.....	23
STO		システムフィードバック.....	4
メンテナンス.....	43	ジ	
手動再起動.....	41, 42	ジャンパー.....	20
技術データ.....	44	シ	
無効化.....	41	シリアル通信	
自動再起動.....	41, 42	USB シリアル通信.....	64
試運転試験.....	42	シリアル通信.....	22, 31, 49, 64
起動.....	41	ス	
STO の基準およびコンプライアンス.....	6	スタートアップ.....	32
T		デ	
T27 を接続した AMA.....	45	デジタル入力.....	20
エ		デフォルト設定.....	32, 64
エネルギー効率.....	58, 59, 60	ト	
エネルギー効率クラス.....	61	トランジエント保護.....	5
エンコーダーの回転.....	34		

トルク			
トルク特性.....	61	ワ	
ナ		ワイヤサイズ.....	13
ナビゲーション・キー.....	25, 30	並	
ネ		並列配置.....	10
ネームプレート.....	9	主	
バ		主電源	
バースト・トランジエント.....	14	(L1/N、L2/L、L3).....	60
ヒ		電圧.....	30
ヒューズ.....	13, 23, 65	電源データ.....	58
フ		予	
フィードバック.....	23	予期しない始動.....	7, 49
フローティング・デルタ.....	18	交	
プ		交流波形.....	5
プログラミング.....	20, 30, 31	仕	
メ		仕様.....	22
メイン・メニュー.....	28, 30	伝	
メニュー・キー.....	25, 30	伝導.....	23
メニュー構造.....	30	使	
メンテナンス.....	49	使用目的.....	4
モ		供	
モーター		供給電圧.....	24, 63
データ.....	34	保	
モーター・ケーブル.....	13, 17	保存.....	9
モーター・データ.....	32	入	
モーター出力.....	61	入力	
モーター熱保護.....	6	アナログ入力.....	62
モーター電力.....	13, 30	デジタル入力.....	62
モーター電流.....	30	パルス入力.....	63
保護.....	4	入力電力.....	13
回転.....	34	入力電力配線.....	23
状態.....	4	入力電圧.....	24
電流.....	5, 34	端子.....	18, 24
リ		電力.....	5, 18, 23, 24
リセット.....	30, 31, 32, 49	電流.....	18
リモートコマンド.....	4	再	
ロ		再利用.....	6
ローカル・コントロール.....	31	冷	
		冷却.....	10

冷却用空きスペース.....	23	廃	
出		廃棄指示.....	6
出力		承	
アナログ出力.....	63	承認と認証.....	6
デジタル出力.....	63	振	
出力電力配線.....	23	振動.....	10
出力電流.....	63	接	
分		接地	
分岐回路の保護.....	65	接地接続.....	23
初		接地線.....	13
初期化		接地.....	17, 18, 23, 24
手動手順.....	32	接地デルタ.....	18
手順.....	32	操	
制		操作キー.....	25, 30
制御		放	
コントロール端子.....	31, 53	放電時間.....	8
特性.....	64	数	
配線.....	13, 20, 23	数値表示.....	25
力		断	
力率.....	5, 23	断路器.....	24
取		断面積.....	62
取り付け.....	10, 23	有	
吊		有資格技術者.....	7
吊り下げ方法.....	10	機	
周		機械的ブレーキ CL.....	20
周囲条件.....	61	水	
外		水平設置.....	10
外部コマンド.....	5	漏	
外部コントローラー.....	4	漏洩電流.....	8, 13
安		用	
安全性.....	8	用例.....	71
定		略	
定格低減.....	61	略語.....	71
干			
干渉隔離.....	23		

直		運	
直流電流.....	5	運転コマンド.....	35
空		過	
空きスペース要件.....	10	過電流保護.....	13
端		遮	
端子		遮断器.....	23
コントロール端子.....	31, 53	開	
出力端子.....	24	開ループ.....	64
端子締め付けトルク.....	65	電	
等		電力接続.....	13
等電位.....	14	電圧レベル.....	62
絶		高	
絶縁された主電源.....	18	高電圧.....	7, 24
背			
背版.....	10		
衝			
衝撃.....	10		
補			
補助機器.....	23		
補助的リソース.....	4		
記			
記号.....	71		
設			
設定.....	35		
設置.....	23		
設置環境.....	10		
警			
警告および警報リスト.....	53		
警報ログ.....	30		
負			
負荷分散.....	7		
速			
速度指令信号.....	30, 35, 45		



.....
カタログ、ブローチャー、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、ダンフォー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。なおダンフォー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 およびダンフォースのロゴタイプはダンフォース社の商標で、それに関係するすべての権利はダンフォース社に帰属します。
.....

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

