

# 取扱説明書

## VLT<sup>®</sup> AutomationDrive FC 301/302

0.25 ~ 75 kW





## 目次

<b>1 はじめに</b>	3
1.1 取扱説明書の目的	3
1.2 補助的リソース	3
1.3 ドキュメント / ソフトウェア・バージョン	3
1.4 製品概要	3
1.5 エンクロージャー・タイプと電力規格	6
1.6 承認および認証	6
1.7 廃棄指示	6
<b>2 安全性</b>	7
2.1 安全用記号	7
2.2 有資格技術者	7
2.3 安全予防措置	7
<b>3 機械的設置</b>	9
3.1 開梱	9
3.2 設置環境	9
3.3 取り付け	10
<b>4 電気的設置</b>	11
4.1 安全指示	11
4.2 EMC 対策設置	11
4.3 接地	11
4.4 配線図	12
4.5 アクセス	14
4.6 モーター接続	14
4.7 交流主電源接続	15
4.8 コントロール配線	15
4.8.1 コントロール端子の種類	16
4.8.2 コントロール端子への配線	17
4.8.3 モーター動作を有効化(端末 27)	18
4.8.4 電圧 / 電流入力選択(スイッチ)	18
4.8.5 安全トルクオフ (STO)	18
4.8.6 機械的ブレーキ・コントロール	19
4.8.7 RS-485 シリアル通信	19
4.9 設置チェックリスト	20
<b>5 試運転</b>	21
5.1 安全指示	21
5.2 電源の供給	21

5.3 ローカル・コントロール・パネル動作	22
5.4 基本プログラミング	25
5.4.1 SmartStart による設定	25
5.4.2 [Main Menu] を介した設定	25
5.4.3 非同期モーター設定	26
5.4.4 VVC <sup>plus</sup> による PM モーター設定	26
5.4.5 自動モーター適合 (AMA)	27
5.5 モーター回転をチェック中	27
5.6 エンコーダーの回転確認	28
5.7 ローカル・コントロール・テスト	28
5.8 システム・スタートアップ	28
<b>6 応用設定例</b>	<b>29</b>
<b>7 診断とトラブルシューティング</b>	<b>35</b>
7.1 メンテナンスと点検	35
7.2 状態メッセージ	35
7.3 警告と警報の種類	37
7.4 警告と警報のリスト	38
7.5 トラブルシューティング	46
<b>8 仕様</b>	<b>49</b>
8.1 電気データ	49
8.1.1 主電源 3x200~240V AC	49
8.1.2 主電源 3x380~500 V AC	51
8.1.3 主電源 3x525~600 V AC (FC 302 のみ)	54
8.1.4 主電源 3x525~690 V AC (FC 302 のみ)	57
8.2 主電源	59
8.3 モーター出力とモーターデータ	59
8.4 周囲条件	60
8.5 ケーブル仕様	60
8.6 コントロール入力/出力とコントロールデータ	60
8.7 フューズと遮断器	64
8.8 接続の締め付けトルク	71
8.9 出力定格、重量、寸法	72
<b>9 付属資料</b>	<b>74</b>
9.1 記号、略語と標準	74
9.2 パラメーター・メニュー構造	74
<b>インデックス</b>	<b>80</b>

## 1 はじめに

### 1.1 取扱説明書の目的

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

取扱説明書は、有資格技術者による利用を前提としています。

周波数変換器を安全かつ専門的に使用するため、取扱説明書の内容に従ってください。特に、安全指示と一般警告に注意を払ってください。この取扱説明書は、周波数変換器のそばに常備してください。

### 1.2 補助的リソース

高度な周波数変換器の機能やプログラミングを理解するために、様々な補助的リソースが利用できます。

- VLT® プログラミング・ガイドにより、パラメーターの使い方や多くのアプリケーション事例について極めて詳細に学習できます。
- VLT® デザインガイドは、モーター制御システムを設計するための詳細な性能や機能を提供することを目的としています。
- オプション機器の操作説明。

Danfoss は 補足的な情報と取扱説明書を提供しています。を参照 [www.danfoss.com/BusinessAreas/DrivesSolutions/Documentations/VLT+Technical+Documentation.htm](http://www.danfoss.com/BusinessAreas/DrivesSolutions/Documentations/VLT+Technical+Documentation.htm) してください。

明示的に許可を受けた場合を除き、取扱説明書の開示、複製、販売、および取扱説明書の内容の伝達は禁止されています。この禁止に違反したときは、損害賠償責任が発生します。特許、実用新案、登録意匠の無断使用を禁じます。VLT®は登録商標です。

### 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。

版	注釈	ソフトウェア バージョン
MG33ANxx	MG33AMxx を更新	6.72

表 1.1 ドキュメント / ソフトウェア・バージョン

### 1.4 製品概要

#### 1.4.1 使用目的

周波数変換器は、

- システムフィードバック、また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、そしてモーター駆動の機器から構成されています。
- システムおよびモーター状態監視。

周波数変換器は、モーター保護にも使用することができます。

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

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

#### **注意**

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。8 仕様 に指定する条件を遵守してください。

1

1.4.2 分解図

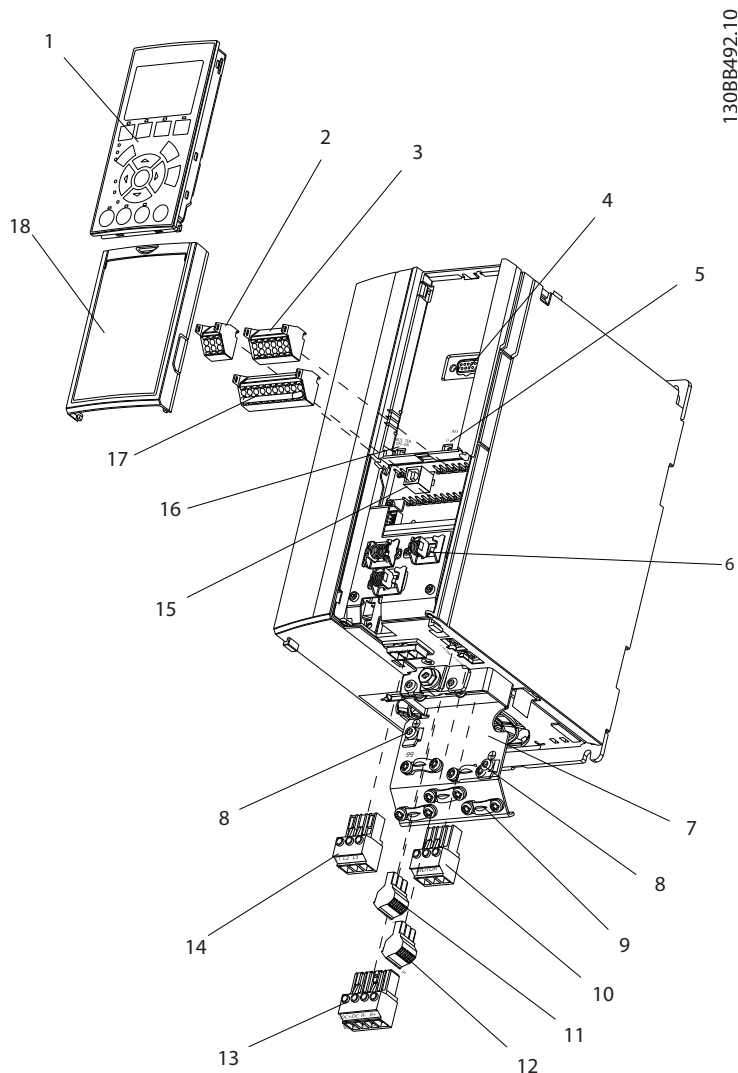


図 1.1 分解図 エンクロージャ・タイプ A、IP20

1	ローカル・コントロール・パネル (LCP)	10	モーター 出力 端子 96 (U)、97 (V)、98 (W)
2	RS-485 シリアル バス コネクタ (+68、-69)	11	リレー 2 (01、02、03)
3	アナログ I/O コネクタ	12	リレー 1 (04、05、06)
4	LCP 入力 プラグ	13	ブレーキ (-81、+82)およびロード シェア (-88、+89) 端子
5	アナログ スイッチ (A53)、(A54)	14	主電源 入力 端子 91 (L1)、92 (L2)、93 (L3)
6	ケーブル シールド コネクタ	15	USB コネクタ
7	減結合 プレート	16	シリアル バス 端子 スイッチ
8	接地 クランプ (PE)	17	デジタル I/O および 24 V 電源
9	シールド ケーブル 接地 クランプおよびストレイン リリーフ	18	カバー

表 1.2 図 1.1に対する説明

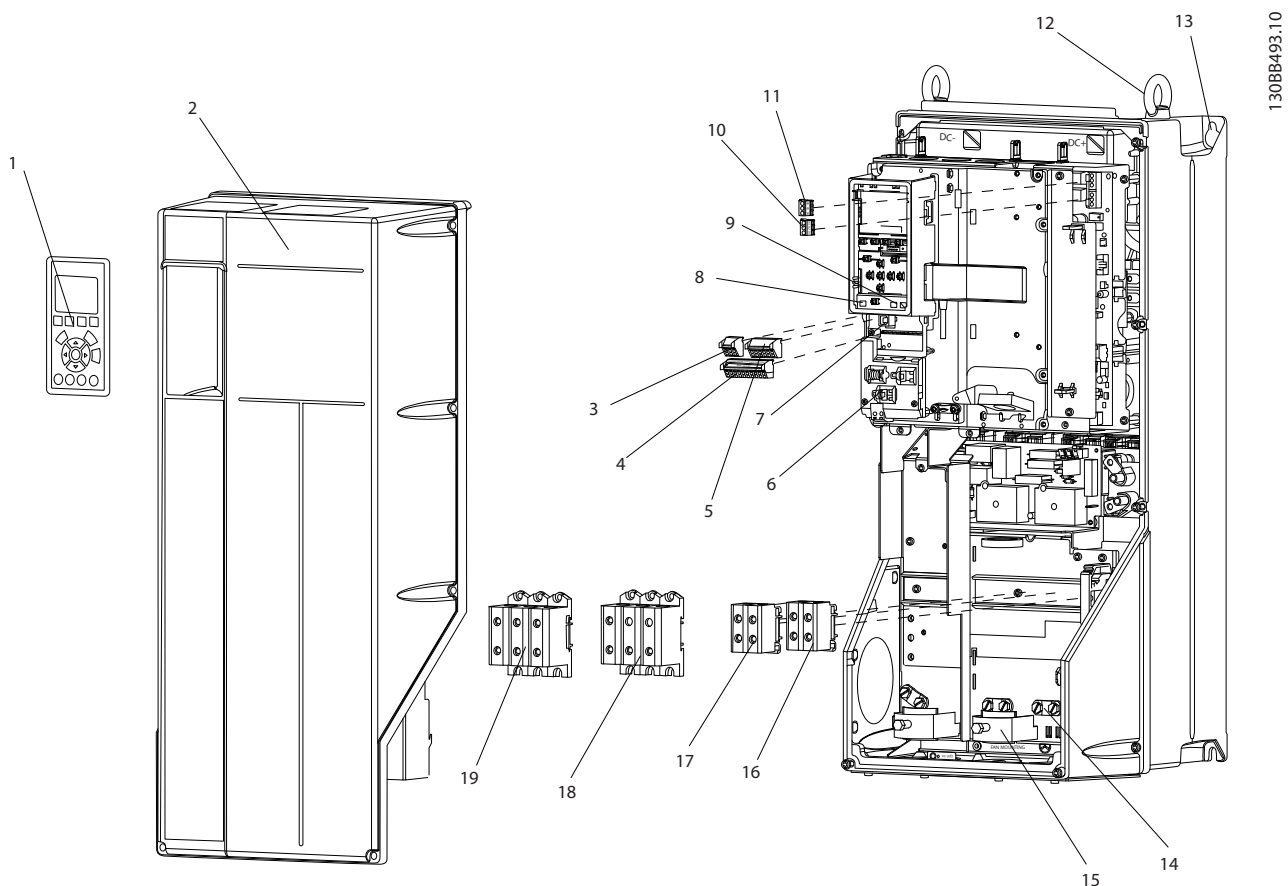


図 1.2 分解図エンクロージャー・タイプ B および C、IP55 および IP66

1	ローカル・コントロール・パネル (LCP)	11	リレー 2 (04、05、06)
2	カバー	12	吊り上げ用リング
3	RS-485 シリアル バス コネクタ	13	取り付け用スロット
4	デジタル I/O および 24 V 電源	14	接地 クランプ (PE)
5	アナログ I/O コネクタ	15	ケーブル シールド コネクタ
6	ケーブル シールド コネクタ	16	ブレーキ 端子 (-81、+82)
7	USB コネクタ	17	ロード シェア 端子 (直流 バス) (-88、+89)
8	シリアル バス 端子 スイッチ	18	モーター 出力 端子 96 (U)、97 (V)、98 (W)
9	アナログ スイッチ (A53)、(A54)	19	主電源 入力 端子 91 (L1)、92 (L2)、93 (L3)
10	リレー 1 (01、02、03)		

表 1.3 図 1.2に対する説明

1.4.3 周波数変換器のブロック図

図 1.3 は、周波数変換器の内部部品のブロック図です。これらの機能については、表 1.4を参照してください。

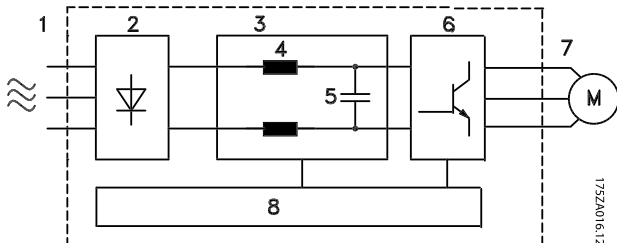


図 1.3 周波数変換器ブロック図

面積	タイトル	機能
1	主電源入力	<ul style="list-style-type: none"> <li>周波数変換器の 3 相交流主電源</li> </ul>
2	整流器	<ul style="list-style-type: none"> <li>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。</li> </ul>
3	直流バス	<ul style="list-style-type: none"> <li>中間直流バス回路は、直流電流を操作します。</li> </ul>
4	直流リアクター	<ul style="list-style-type: none"> <li>中間直流回路電圧をフィルタリングします。</li> <li>トランジェント保護を確認します。</li> <li>RMS 電流を減少します。</li> <li>ラインに反映する力率を上昇させます。</li> <li>交流入力の高調波を減少します。</li> </ul>
5	キャパシター・バンク	<ul style="list-style-type: none"> <li>直流電源を保持します。</li> <li>ショート電力損失に対するライド・スルー保護を提供します。</li> </ul>
6	インバーター	<ul style="list-style-type: none"> <li>モーターへ制御された可変出力を供給するために、直流を制御された PWM 交流波形へ変換します。</li> </ul>
7	モーターへの出力	<ul style="list-style-type: none"> <li>モーターに対する制御された 3 相出力</li> </ul>

面積	タイトル	機能
8	コントロール回路	<ul style="list-style-type: none"> <li>入力電源、内部処理、出力、およびモーター電流は監視され、動作とコントロールの効率化が図られます。</li> <li>ユーザー・インターフェイスと外部コマンドは監視され、実行されます。</li> <li>状況の出力と制御が行えます。</li> </ul>

表 1.4 図 1.3に対する説明

1.5 エンクロージャー・タイプと電力規格

周波数変換器のエンクロージャータイプと電力規格については、8.9 出力定格、重量、寸法を参照してください。

1.6 承認および認証



表 1.5 承認および認証

他の承認 認証も受けています。最寄の Danfoss 製品取り扱い代理店までご連絡ください。T7 (525-690 V) 周波数変換器は、UL に関し認証を受けていません。

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、デザインガイドのモーター熱保護のセクションを参照してください。

内国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、デザインガイドの「ADN を遵守した設置」を参照してください。

1.7 廃棄指示

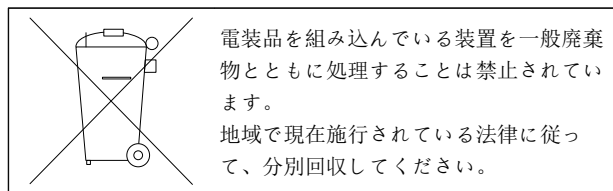


表 1.6 廃棄指示



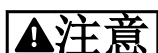
## 2 安全性

### 2.1 安全用記号

以下は、この取扱説明書で使用されている記号です。



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。設備や所有物などの損害を招く可能性のある状況が含まれます。

### 2.2 有資格技術者

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

有資格技術者とは、訓練を受けたスタッフであって、関連する法律と規則に従って設備、システム、回路の設置、設定、メンテナンスを行うことを許された者のことをいいます。さらに、有資格技術者は、この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。

### 2.3 安全予防措置



#### 高電圧!

交流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。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。そうでない人が、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。



#### 不測の始動!

周波数変換器が交流主電源に接続されている場合、モーターは思いがけなく始動することがあります。周波数変換器、モーター、あるいは運転機器は、動作できる状態になっている必要があります。周波数変換器が交流主電源に接続されているにもかかわらず動作準備ができていないことから生じる故障は、死亡や深刻な傷害、設備や所有物の損害を招くことがあります。



#### 放電時間

周波数変換器の DC 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。電気障害を回避するために、バッテリーバックアップ、UPS および他の周波数変換器に接続されている DC リンク接続も含めて、AC 電源、永久磁石式モーターおよびリモート DC リンク電源の接続をすべて外してください。また、点検・修理を実施する前に、キャパシターが完全に放電されるまでお待ちください。待ち時間の目安は、表 2.1 に記載されています。修理やメンテナンスの前に、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。

電圧 (V)	最小待機時間 [分]		
	4	7	15
200-240	0.25~3.7 kW		5.5~37 kW
380-500	0.25~7.5 kW		11~75 kW
525-600	0.75~7.5 kW		11~75 kW
525-690		1.5-7.5 kW	11~75 kW

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。

表 2.1 放電時間



#### 漏洩電流の危険

漏洩電流は、3.5 mA より高くなります。機器に対する正しい接地を確実にすることは、ユーザーまたは認定された電気工事者の責任です。周波数変換器の接地を正しく行わない場合、死亡事故または深刻な傷害事故を招くことがあります。

**▲警告****機器が危険!**

回転するシャフトや電気設備は危険な状態になる可能性があります。全ての電気作業は、国内および地域の法令に準拠する必要があります。設置、スタートアップ、メンテナンスは、訓練を受けた有資格技術者のみが行うことができます。これらのガイドラインに従わないと、死亡や重大な傷害事故を招くことがあります。

**▲警告****回転**

永久磁石モーターが予期しない回転をした場合、人身傷害や設備損害が生じる危険があります。予期しない回転を防ぐため、永久磁石モーターがブロックされていることを確認してください。

**▲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、傷害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。

### 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。

- 納入物とネームプレート上の情報が、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。

#### 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、8.4 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。

##### 振動と衝撃

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、8.4 周囲条件を参照してください。

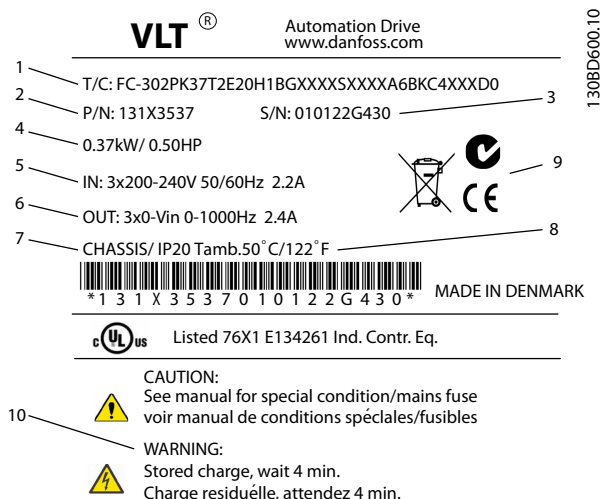


図 3.1 製品ネームプレート(例)

1	タイプコード
2	注文番号
3	シリアル番号
4	定格電力
5	入力電圧、周波数、電流(低/高電圧時)
6	出力電圧、周波数、電流(低/高電圧時)
7	エンクロージャのタイプ と IP 定格
8	最高周囲温度
9	認証
10	放電時間(警告)

表 3.1 図 3.1 に対する説明

##### 注記

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

### 3.3 取り付け

#### 注意

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

- 上部と下部に冷却用空きスペースを確保してください。空きスペースの要件については、[図 3.2](#)を参照してください。

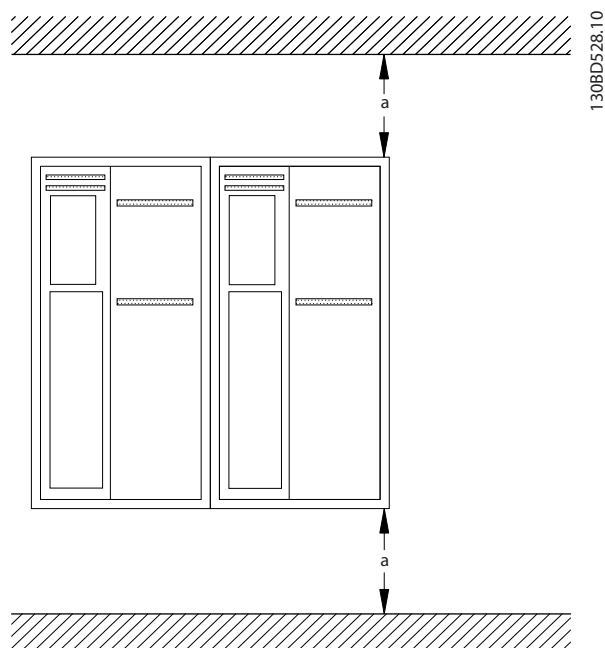


図 3.2 上部および下部の冷却用空きスペース

エンクロージャー	A1-A5	B1-B4	C1、C3	C2、C4
a [mm]	100	200	200	225

表 3.2 最小気流空きスペースの要件

#### 持ち上げ方法

- 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。[8.9 出力定格、重量、寸法](#)を参照。
- 作業に最適なリフティング機器を確保します。
- 必要ならば、ユニットを移動するために最適な定格を持つ、ホイスト、クレーン、フォークリフトなどを用意してください。
- 持ち上げる場合、ユニットのホイスト・リング（装備されている場合）を使用します。

#### 取り付け

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

#### 背板とレールへの取り付け

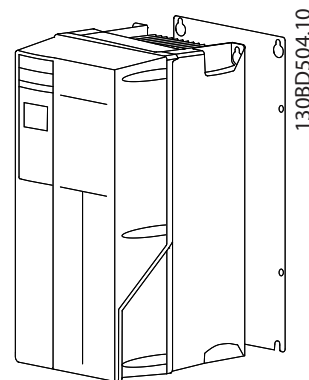


図 3.3 背板への適切な取り付け

#### 注意

レールに取り付ける場合は背板が必要です。

## 4 電氣的設置

### 4.1 安全指示

一般的な安全指示については、2 安全性を参照してください。



#### 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、またはシールドケーブルを使用しなかった場合、死亡事故または深刻な傷害事故を招くことがあります。



#### 直流電流に関する危険事項

周波数変換器が、保護接地導体に直流電流を引き起こすことがあります。残留電流で動作する保護デバイスまたはモニタリングデバイス (RCD/RCM) が保護のために使用されているときは、タイプ B の RCD または RCM のみが許容されます。

#### 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、追加的な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。  
8.7 フューズと遮断器最大ヒューズ定格を参照してください。

#### ケーブルの種類と定格

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

推奨ケーブル・サイズについては、8.1 電気データおよび 8.5 ケーブル仕様を参照してください。

### 4.2 EMC 対策設置

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

### 4.3 接地



#### 漏洩電流に関する危険事項

漏洩電流は、3.5 mA より高くなります。機器に対する正しい接地を確実にすることは、ユーザーまたは認定された電気工事者の責任です。周波数変換器の接地を正しく行わない場合、死亡事故または深刻な傷害事故を招くことがあります。

#### 電氣的安全のために

- 適用される基準と指令に従って、適切に周波数変換器を接地してください。
- 入力電力、モーター電力、およびコントロール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。
- 接地ワイヤ接続をできるだけ短くします。
- モーターのメーカーの配線条件に従ってください。
- 最小ケーブル断面積は、10 mm<sup>2</sup> (または別々に終端処理した 2 本の定格接地線)。

#### EMC 対策接地のため

- 金属ケーブル・グラウンド、また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ーとの間で電氣的接触を確立します (図 4.5 および 図 4.6 を参照)。
- 電氣的ノイズを減らすために高品質撚り線の使用を推奨します。
- ピッグテールを使用しないでください。



#### 等電位化

周波数変換器とシステムとの間の設置電位が異なる場合には、電氣的ノイズのリスクが設置機器の全体に生じます。電氣的ノイズを避けるため、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 mm<sup>2</sup>

4.4 配線図

4

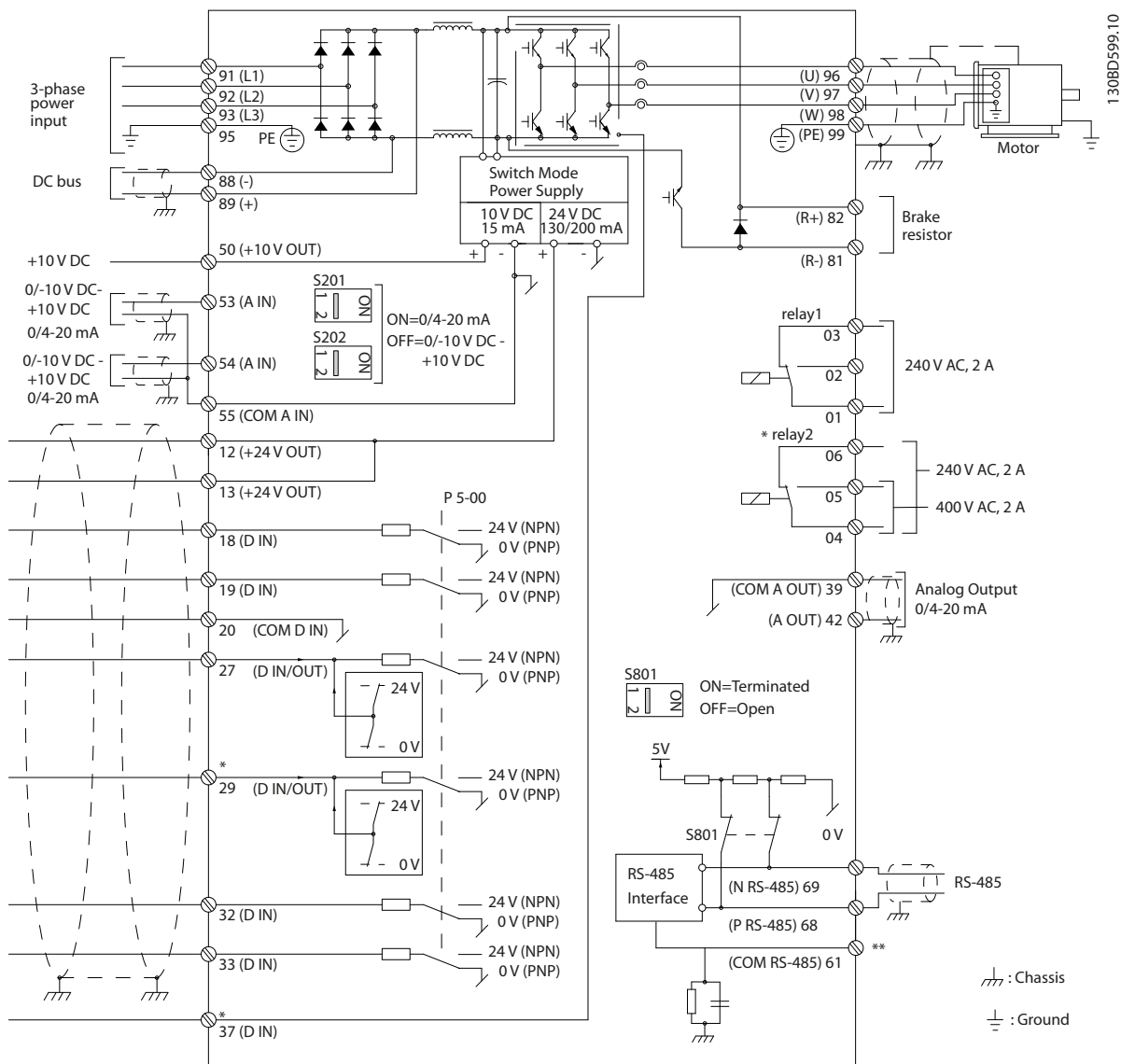


図 4.1 基本配線図

A = アナログ、D = デジタル

安全トルクオフには\*端子 37(オプション)を使用します。安全トルクオフの設置説明については、Danfoss VLT® 周波数変換器の安全トルクオフ取扱説明書を参照してください。端子 37 は FC 301 には付属していません (エンクロージャ・タイプ A1 を除く)。リレー 2 および端子 29 は FC 301 に付属していません。

\*\*ケーブルスクリーンを接続しないでください。

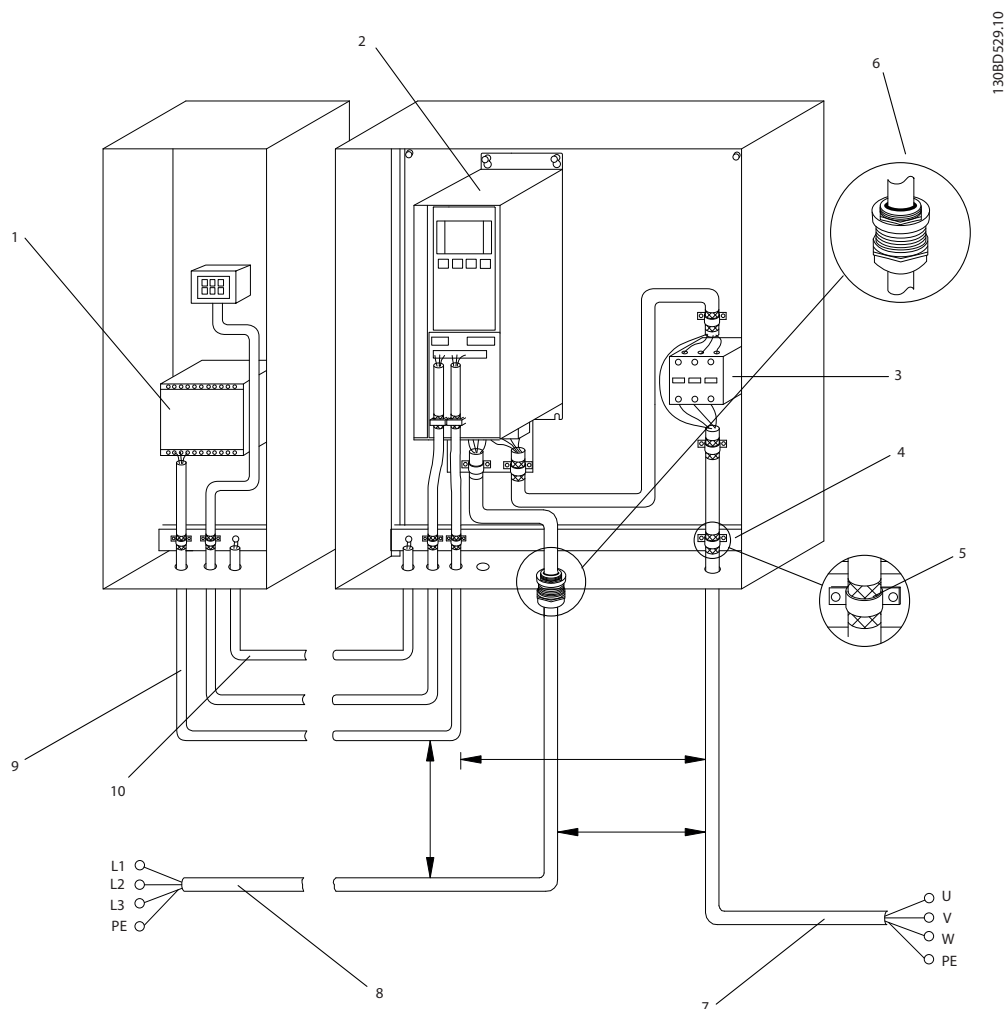


図 4.2 EMC-補正 電気 接続

1	PLC	6	ケーブル・グラウンド
2	周波数 変換器	7	モーター, 3-相 および PE(シールド無し)
3	出力 接触器	8	主電源, 3-相 および強化 PE(シールド無し)
4	ケーブル・クランプ	9	コントロール 配線(シールド無し)
5	ケーブル 絶縁(はく離)	10	最小 16 mm <sup>2</sup> (0.025 インチ)で等電位化

表 4.1 図 4.2に対する説明

**注意**

EMC 干渉

モーターとコントロール配線にはシールドケーブルを使用し、入力電力、モーター配線およびコントロール配線にはセパレートケーブルを使用します。電力、モーター、コントロール・ケーブルの隔離を行わないと、予期しない動作、または性能の減少が発生することがあります。電力、モーター、コントロール・ケーブル間には、最低 200 mm (7.9 インチ) の空きスペースを確保します。

## 4.5 アクセス

- スクリュー・ドライバーで(図 4.3を参照)、または取り付けネジをゆるめて(図 4.4を参照)、カバーを取り外します。

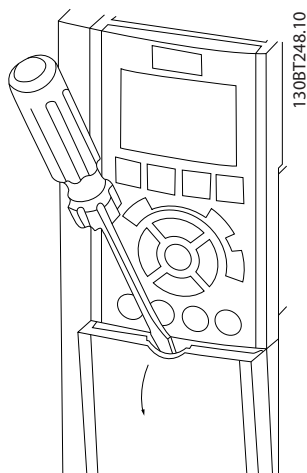


図 4.3 IP20 および IP21 エンクロージャの配線アクセス

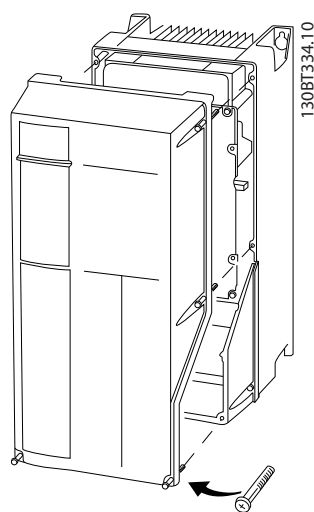


図 4.4 IP55 および IP66 エンクロージャの配線アクセス

カバーを締め付ける前に表 4.2を参照してください。

エンクロージャ	IP55	IP66
A4/A5	2	2
B1/B2	2.2	2.2
C1/C2	2.2	2.2

A1/A2/A3/B3/B4/C3/C4 には締めるねじがありません。

表 4.2 カバー締め付けトルク [Nm]

## 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、死亡事故または深刻な傷害事故を招くことがあります。

- ケーブル・サイズについては、国内および地域の電気法規を遵守してください。最大ワイヤサイズは 8.1 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またはアクセスパネルは、IP21 (NEMA1/12)以上のユニットを基本として提供されます。
- 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

1. 外部ケーブル絶縁の一部分をはく離します。
2. ケーブルクランプの下にはく離したケーブルを置き、ケーブル・シールドと接地面との間を機械的に固定して電氣的接触を確保します。
3. 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線を接続します。図 4.5を参照してください。
4. 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。
5. 8.8 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。



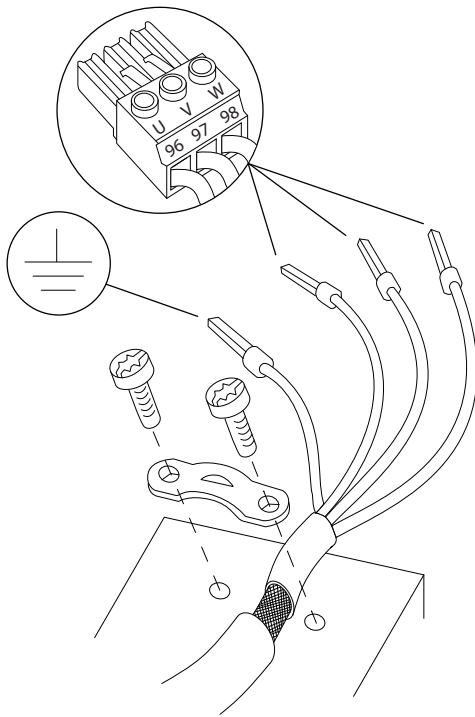


図 4.5 モーター接続

図 4.6 は、基本的な周波数変換器の主電源入力、モーター、およびアース接地を示しています。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。

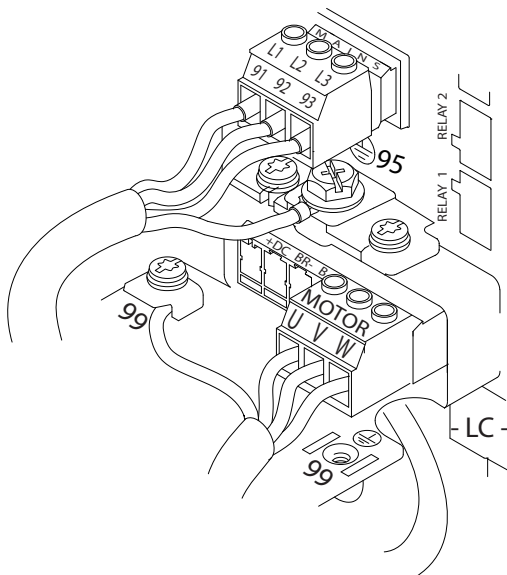


図 4.6 モーター、主電源、アース配線の例

1308D531.10

#### 4.7 交流主電源接続

- 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 8.1 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、国内および地域の電気法規を遵守してください。

#### 手順

1. 3 相交流入力電力のワイヤを端子 L1、L2、L3 に接続します ( 図 4.6 を参照)。
2. 機器構成により、入力電力は主電源入力端子あるいは入力切断に接続されます。
3. 4.3 接地に記載されている設置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)、または接地脚を有する TT/TN-S 主電源 (接地デルタ) から供給するときは、14-50 RFI フィルターをオフに設定して、中間回路に対する損傷を回避するとともに、接地容量電流を減少させます (IEC 61800-3 対応)。

#### 4.8 コントロール配線

- コントロール配線は、周波数変換器の高電力部品から絶縁してください。
- 周波数変換器がサーミスターに接続されている場合、サーミスターコントロール配線をシールドで保護し、強化 / 二重に絶縁する必要があります。24 V 直流供給電圧をお勧めします。

1308B920.10

### 4.8.1 コントロール端子の種類

図 4.7 および 図 4.8 は取り外し可能な周波数変換器コネクタを示しています。端子機能およびデフォルト設定は表 4.3 および表 4.4 で要約されています。

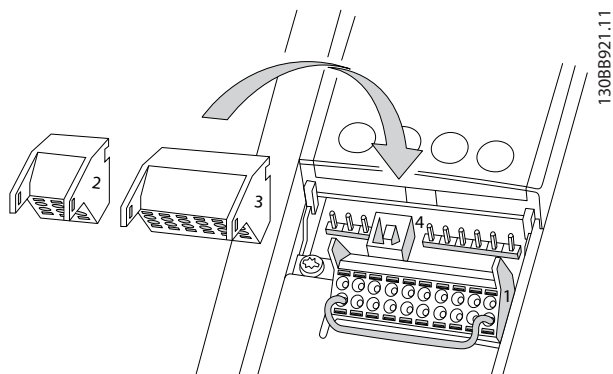


図 4.7 コントロール端子位置

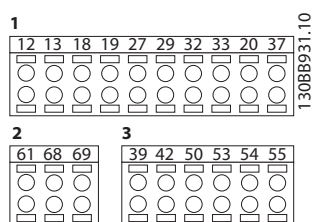


図 4.8 端子番号

- コネクタ 1** は、4つのプログラマブル デジタル入力 端子、2つの追加プログラマブル・入出力デジタル端子、24VDC 端子供給電圧用端子、および 24VDC のユーザー供給(オプション)用共通端子などで構成されます。FC 302 および FC 301 (A1 エンクロージャのオプション) も STO(安全トルクオフ)機能用デジタル入力を用意しています。
- コネクタ 2** 端子 (+)68 および (-)69 は、RS-485 シリアル通信接続用です。
- コネクタ 3** は、2つのアナログ入力、1つのアナログ出力、10VDC 供給電圧、および入力と出力の共通端子で構成されています。
- コネクタ 4** は、USB ポートで MCT 10 セットアップ・ソフトウェアと共に使用します。

端子説明			
端子	パラメーター	デフォルト設定	詳細
<b>デジタル入力/出力</b>			
12, 13	-	+24 V 直流	デジタル入力および外部トランスデューサーに対して、24 V DC 供給電圧。すべての 24V 負荷について、最高出力電流は 200mA (FC 301 用 130mA) です。
18	5-10	[8] スタート	デジタル入力
19	5-11	[10] 逆転	
32	5-14	[0] 動作なし	
33	5-15	[0] 動作なし	
27	5-12	[2] 逆フリーラン	デジタル入力またはデジタル出力用。デフォルト設定は入力機能です。
29	5-13	[14] ジョグ	
20	-		24V 供給についてデジタル入力および 0V ポテンシャル用共通。
37	-	安全トルクオフ (STO)	安全入力 STO に使用。
<b>アナログ入力/出力</b>			
39	-		アナログ出力用共通。
42	6-50	[0] 動作なし	プログラマブル・アナログ出力。最大 500 Ω にて 0~20mA あるいは 4~20mA です。
50	-	+10 V DC	ポテンシオメータやサーミスターに対する 10 VDC アナログ供給電圧。最大 15mA。
53	6-1*	速度指令信号	アナログ入力 電圧または電流。A53 および A54 切り替え、mA または V を選択。
54	6-2*	フィードバック	
55	-		

表 4.3 端子説明 デジタル入力/出力  
アナログ入力/出力

端子説明			
端子	パラメーター	デフォルト設定	詳細
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 (+)	8-3*		RS-485 インタフェース。コントロール・カード・スイッチが終端抵抗に提供されています。
69 (-)	8-3*		
リレー			
01, 02, 03	5-40 [0]	[0] 動作なし	Form C リレー出力。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。
04, 05, 06	5-40 [1]	[0] 動作なし	

表 4.4 端子説明 シリアル通信

## 追加端末:

- C リレー出力から 2。出力の場所は、周波数変換器の設定によって決定されます。
- ビルトイン・オプション機器上に存在する端末。機器のオプションとともに提供された取扱説明書を参照してください。

## 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 4.7 を参照してください。

**注記**

コントロール配線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. 小型のドライバーを接点の上のスロットに挿入して、ドライバーを少し上向きに押し込むと、接点が開きます。

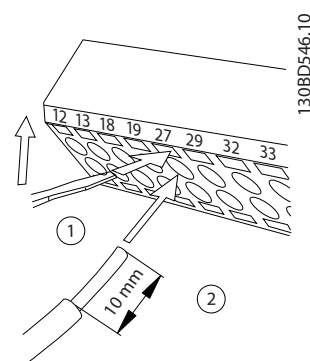


図 4.9 コントロール配線の接続

2. 剥き出しのコントロール・ワイヤを接点に挿入します。
3. ドライバーを抜いて、コントロール・ワイヤで接点を締めます。
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。コントロール線が緩むと、機器故障の原因となったり、最適な操作の妨げとなったりします。

一般的なコントロール端子配線のサイズについては、8.5 ケーブル仕様を参照してください。一般的なコントロール配線接続については、6 応用設定例を参照してください。

### 4.8.3 モーター動作を有効化(端末 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(または 13)と端子 27 の間にジャンパー線を必要とする場合があります。

- 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。多くのアプリケーションでは、ユーザーは外部インターロック機器と端子 27 を配線します。
- 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)または 13 と端子 27 にジャンパー線を接続します。これにより、端子 27 に内部 24V 信号が供給されます。
- 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。
- 工場で設置されたオプション機器として端子 27 に配線されている場合、配線ははずさないで下さい。

**注意**

端末 27 が再プログラムされた場合を除き、周波数変換器は、端末 27 上のシグナルなしでは動作できません。

### 4.8.4 電圧 / 電流入力選択(スイッチ)

アナログ入力端子 53 と 54 は、電圧(0-10 V) または 電流 (0/4-20 mA)入力信号の設定が可能です。

**デフォルトパラメーター設定:**

- 端末 53: 開ループにおける速度指令信号 (16-61 端子 53 スイッチ設定を参照)。
- 端末 54: 閉ループにおけるフィードバック信号 (16-63 端子 54 スイッチ設定を参照)。

**注意**

スイッチ位置を変更する前に周波数変換器の電源接続を切ります。

1. ローカル・コントロール・パネルを外します (図 4.10 を参照)。
2. スイッチをカバーするオプション機器を削除します。
3. スイッチ A53 および A54 を設定して、信号タイプを選択します。U は電圧を選択し、I は電流を選択します。

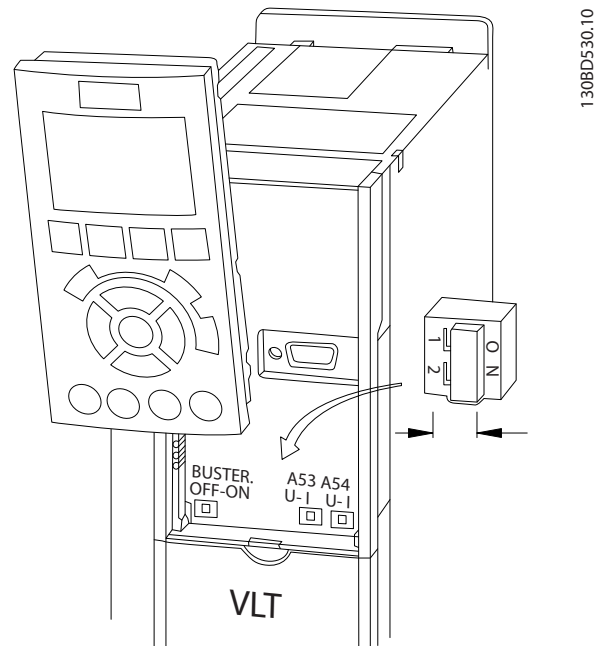


図 4.10 端子 53 と 54 スイッチの位置

### 4.8.5 安全トルクオフ (STO)

安全トルクオフを起動させるには、周波数変換器に追加配線が必要です。詳しくは、Danfoss VLT® 周波数変換器の安全トルクオフ取扱説明書を参照してください。

#### 4.8.6 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、またはデジタル出力(端子 27 または 29)を使用してブレーキをコントロールしてください。
- 負荷が大き過ぎるなどの理由で、周波数変換器がモーターを停止状態に維持できない間、出力を閉じておいてください(電圧なし)。
- 電磁ブレーキを使用するアプリケーションに対して、パラメーター・グループ 5-4\* リレーの [32] 機械的ブレーキ・コントロールを選択してください。
- モーター電流が 2-20 ブレーキ電流の解放にあらかじめ設定された値を超えるとブレーキが解除されます。
- 周波数変換器がストップ・コマンドを実行している場合のみ、出力周波数が 2-21 ブレーキ速度の有効化 [RPM] または 2-22 ブレーキ作動速度 [Hz] に設定された周波数よりも低くなるとブレーキがかかります。

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

周波数変換器は安全な機器ではありません。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、安全装置を組み込む責任を負います。

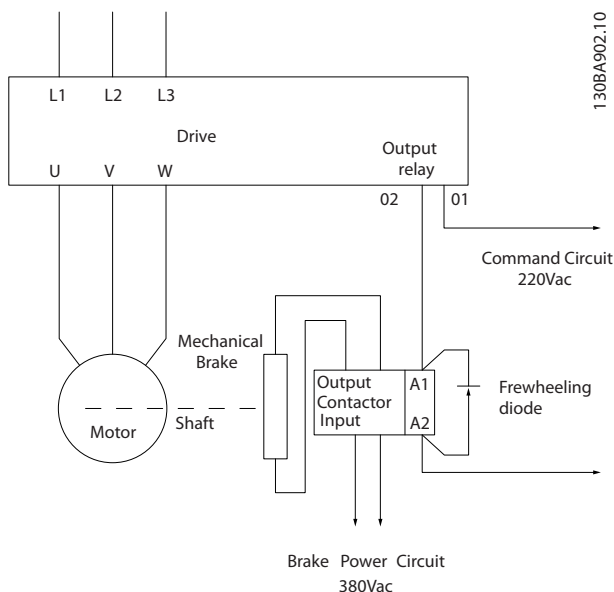


図 4.11 機械的ブレーキを周波数変換器へ接続

#### 4.8.7 RS-485 シリアル通信

RS-485 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の使用を推奨します。
- 正しい接地については 4.3 接地を参照してください。

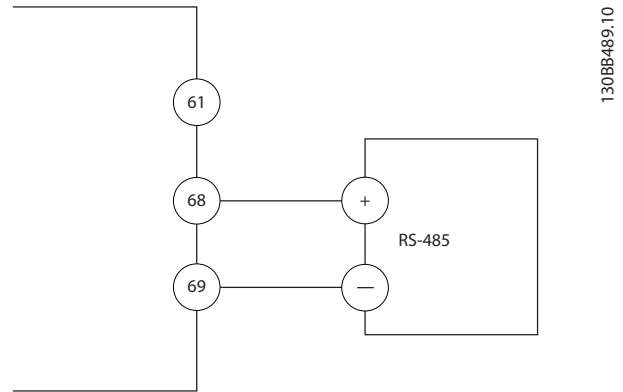


図 4.12 シリアル通信 配線図

基本的なシリアル通信については、以下を選択します。

1. 8-30 プロトコールのプロトコル形式。
  2. 8-31 アドレスの周波数変換器アドレス。
  3. 8-32 ボーレートのボーレート。
- 周波数変換器は、2つの通信プロトコルをサポートしています。  
Danfoss FC  
Modbus RTU
  - 諸機能は、プロトコルソフトウェアと RS-485 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ことができます。
  - 付加的な通信プロトコルをサポートするために、周波数変換器へインストールできるオプションカードが用意されています。設置と動作説明については、オプションカードのドキュメントをご覧ください。

## 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 4.5に記載されているとおり、設置全体を検査します。完了したときには、これらの項目をチェックしてください。

検査項目	詳細	☑
補助機器	<ul style="list-style-type: none"> <li>周波数変換器の入力電力側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、スイッチ類、切断スイッチ、入力ヒューズ/遮断器などを探します。フルスピード動作の用意ができていることを確認してください。</li> <li>使用されているセンサーの機能と設置状態をチェックし、周波数変換器へフィードバックします。</li> <li>モーターの力率改善コンデンサーをはずします。</li> <li>主電源側の力率改善コンデンサーを調整して、それらを減衰させます。</li> </ul>	
ケーブルルーティング (配線)	<ul style="list-style-type: none"> <li>高周波干渉から隔離するために、モーター配線およびコントロール配線が分かれていること、あるいは3つの金属導管に各々が通っていることを確認します。</li> </ul>	
コントロール配線	<ul style="list-style-type: none"> <li>破損や損傷のあるワイヤや不適切な接続をチェックします。</li> <li>コントロール配線が電力とモーター配線から絶縁され、ノイズの干渉を受けていないか確認します。</li> <li>必要に応じて、信号の電圧源をチェックします。</li> <li>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。</li> </ul>	
冷却用空きスペース	<ul style="list-style-type: none"> <li>上部と下部の空きスペースを十分に確保し、適切な冷却空気の流れを維持します。3.3 取り付けを参照してください。</li> </ul>	
周囲条件	<ul style="list-style-type: none"> <li>周囲条件を満たしているか確認してください。</li> </ul>	
ヒューズと遮断器	<ul style="list-style-type: none"> <li>適切なヒューズと遮断器であることをチェックします。</li> <li>全ヒューズはしっかりと挿入されて動作状態にあり、全遮断器がオープン位置にあることをチェックします。</li> </ul>	
接地	<ul style="list-style-type: none"> <li>接地の接続が、しっかりと固定されて、酸化されていないことをチェックします。</li> <li>導管への接地や金属表面へ取り付けられたバックパネルは、適切な接地ではありません。</li> </ul>	
入力および出力電力配線	<ul style="list-style-type: none"> <li>接続が緩んでないかチェックします。</li> <li>モーターと主電源が別々の導管またはシールドされたケーブルで接続されていることを確認します。</li> </ul>	
パネル内部	<ul style="list-style-type: none"> <li>ユニット内部に、汚れ、金属片、湿気、および腐食がないか検査します。</li> <li>ユニットが、未塗装の金属表面に取り付けられていることを確認してください。</li> </ul>	
スイッチ類	<ul style="list-style-type: none"> <li>スイッチや切断設定が全て、正常な位置にあることを確保します。</li> </ul>	
振動	<ul style="list-style-type: none"> <li>ユニットがしっかりと取り付けられていることを確認し、必要に応じて耐衝撃マウントを使用します。</li> <li>異常な量の振動がないか検査してください。</li> </ul>	

表 4.5 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、傷害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 試運転

### 5.1 安全指示

一般的な安全指示については、2 安全性を参照してください。



#### 高電圧!

交流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。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。そうでない人が、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。

#### 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。周波数変換器が、入力電力を遮断するためのスイッチを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)、および L3 (93) にて、相間、あるいは相と接地間に電圧がかかっていないことを検証します。
5. 出力端子 96 (U) 97 (V)、98 (W) にて、相間、および相と接地間に電圧がかかっ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 ohm 値を測定して、モーターの継続性を確認します。
7. モーターと同様、周波数変換器の接地が正しく行われているかチェックします。
8. 周波数変換器の端子の接続が緩んでないか検査します。
9. 供給電圧が周波数変換器とモーターの電圧に一致するかを確認します。

### 5.2 電源の供給



#### 不測の始動!

周波数変換器が交流主電源に接続されている場合、モーターは思いがけなく始動することがあります。周波数変換器、モーター、あるいは運転機器は、動作できる状態になっている必要があります。周波数変換器が交流主電源に接続されているにもかかわらず動作準備ができていないことから生じる故障は、死亡や深刻な傷害、設備や所有物の損害を招くことがあります。

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ある場合、それが設置アプリケーションに合っていることを確保します。
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、またはカバーを取り付けるようにしてください。
4. ユニットに電力を供給します。この時、絶対に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。



LCP の下部にある状態行に、自動遠隔フリーラン、あるいは、警報 60 外部インターロック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。詳細は、4.8.3 モーター動作を有効化(端末 27)を参照してください。

### 5.3 ローカル・コントロール・パネル動作

#### 5.3.1 ローカル・コントロール・パネル

ローカル・コントロール・パネル (LCP) は、ユニットの前面にディスプレイとキーパッドが一体化されています。

LCP はいくつかのユーザー機能を装備しています。

- ローカル・コントロールでのスタート、ストップ、および速度コントロール
- 動作データ、状態、警告、および注意などの表示
- 周波数変換器機能のプログラミング
- オート・リセットが動作しない場合、故障した後周波数変換器を手動でリセット

オプションで数値表示 LCP (NLCP) も利用できます。NLCP は、LCP と同様の方法で操作できます。NLCP 使用の詳細については、プログラミング・ガイドを参照してください。

#### 注記

PC から設定するには、MCT 10 セットアップ・ソフトウェアをインストールします。ソフトウェアはここからダウンロードできます: [www.danfoss.com/BusinessAreas/DrivesSolutions/SoftwareDownload](http://www.danfoss.com/BusinessAreas/DrivesSolutions/SoftwareDownload) (基本バージョン)。または、ご注文することもできます(アドバンスドバージョン、注文番号 130B1000)。

#### 5.3.2 LCP レイアウト

LCP は、機能上、四つのグループに分かれています(図 5.1 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・キーおよび表示ランプ(LED)。
- D. 操作キーおよびリセット

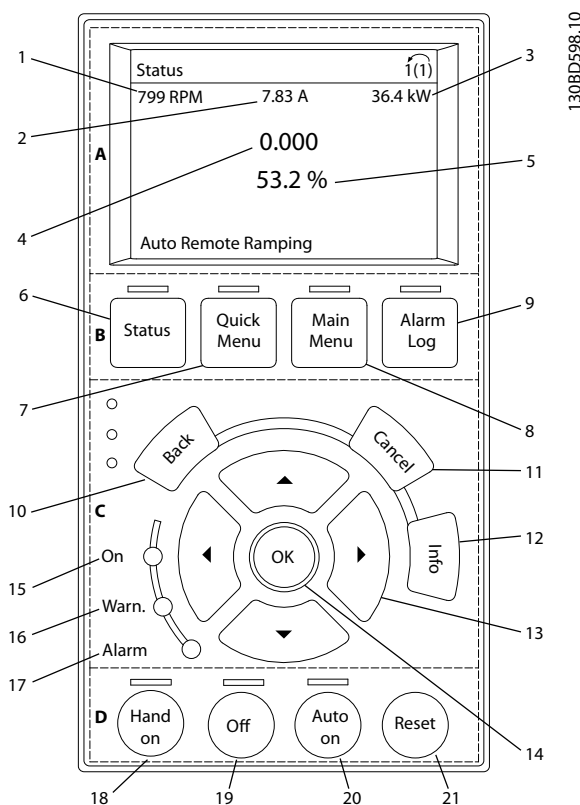


図 5.1 ローカル・コントロール・パネル (LCP)

#### A. ディスプレイ・エリア

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

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

表示	パラメーター番号	デフォルト設定
1	0-20	速度 [RPM]
2	0-21	モーター電流
3	0-22	電力 [KW]
4	0-23	周波数
5	0-24	基準 [%]

表 5.1 図 5.1 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、パラメーター設定のためのメニュー・アクセス、通常操作時の状況ディスプレイ・モードの変更、あるいは故障ログ・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、およびメンテナンス・ログを表示します。

表 5.2 図 5.1 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・キーおよび表示ランプ (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 つ前のステップまたはリストに戻ります。
11	Cancel(キャンセル)	表示が変更されない限り、最後に実行した変更やコマンドが取り消されます。
12	Info(情報)	押すと、表示されている機能の意味を表示します。
13	ナビゲーション・キー	4つのナビゲーションキーを使用して、メニュー内の項目間を移動します。
14	OK(確定)	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するために使用します。

表 5.3 図 5.1 に対する説明、ナビゲーション・キー

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

表 5.4 図 5.1 に対する説明、表示ランプ(LED)

## D. 操作キーおよびリセット

操作キーは LCP の下部にあります。

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

表 5.5 図 5.1 に対する説明、操作キー およびリセット

### 注意

ディスプレイのコントラストは、[Status] と [▲]/[▼] キーを押すことで調整できます。

### 5.3.3 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、9.2 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 メモリー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 メモリーに保存したデータは変更されません。

### 5.3.4 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] 0-50 LCP コピーへ進み、[OK] を押します。
- LCP にデータをアップロードするには、全てを LCP へを選択します。LCP からデータをダウンロードするには、LCP から全てを選択します。

4. [OK] (確定) を押します。プログレス・バーは、アップロードまたはダウンロードの状況を示します。
5. [Hand ON] (手動オン) または [Auto On] (自動オン) を押して、通常動作に戻します。

### 5.3.5 パラメーター設定を変更中

#### 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。

#### 設定変更

パラメーター設定は、[Quick Menu] または [Main Menu] からアクセスできます。[Quick Menu] 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。

1. LCP 上の [Quick Menu] または [Main Menu] を押します。
2. [▲] [▼] 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。
3. [▲] [▼] 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。
4. [▲] [▼] を押して、パラメーター設定の値を変更します。
5. 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。
6. 変更を受け入れるには、[OK] を押します
7. [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。

### 5.3.6 デフォルト設定の回復

#### 注記

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

パラメーター設定を回復するには、周波数変換器を初期化します。初期化は、14-22 動作モード(推奨します)または手動で実施します。

- 14-22 動作モードを使用した初期化により、動作時間、シリアル通信選択、個別メニュー設定、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。
- 手動による初期化は、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は、14-22 動作モードを通じて行います。

1. [Main Menu] (メイン・メニュー) を 2 回押すと、パラメータにアクセスします。
2. 14-22 動作モードへスクロールして [OK] を押します。
3. 初期化へスクロールして [OK] を押します。
4. ユニットの電源を切って、表示が消えるまで待ちます。
5. 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。

6. 警報 80 が表示されます。
7. [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

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

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

手動による初期化は、以下の周波数変換器情報をリセットしません。

- 15-00 動作時間
- 15-03 電源投入回数
- 15-04 過熱回数
- 15-05 過電圧回数

## 5.4 基本プログラミング

### 5.4.1 SmartStart による設定

SmartStart ウィザードで、基本モーターとアプリケーション・パラメーターの設定が迅速に行えます。

- 周波数変換器の最初の電源投入や初期化の後に、SmartStart は自動的に開始します。
- スクリーン上の指示に従って、周波数変換器の設定を完了します。クイックメニュー *Q4* - *SmartStart* を選択して、いつでも SmartStart を無効にすることができます。
- SmartStart ウィザードを使用しない設定については、5.4.2 [Main Menu] を介した設定またはプログラミング・ガイドを参照してください。

#### 注意

SmartStart 設定にはモーター・データが必要です。必要なデータは、通常、モーターのネームプレートから読み取れます。

### 5.4.2 [Main Menu] を介した設定

推奨されるパラメーター設定はスタートアップとチェックアウトを目的としたものです。アプリケーション設定は異なる場合があります。

データは、電源を ON にしてから入力し、周波数変換器が稼動する前に行ってください。

1. LCP 上の [Main Menu] を押します。
2. ナビゲーション・キーを使用して、0\*\* 動作/表示のパラメーター・グループへスクロールし、[OK] (確定) を押します。

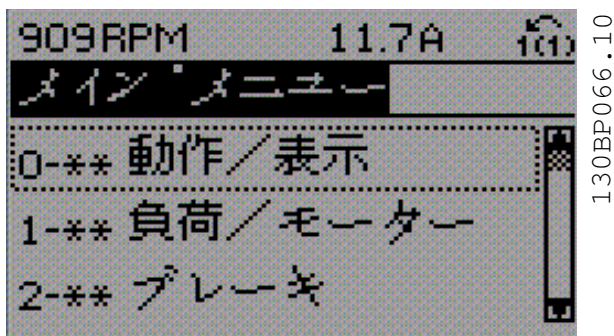


図 5.2 Main Menu(メイン・メニュー)

3. ナビゲーション・キーを使用して、0-0\* 基本設定のパラメーター・グループへスクロールし、[OK] (確定) を押します。

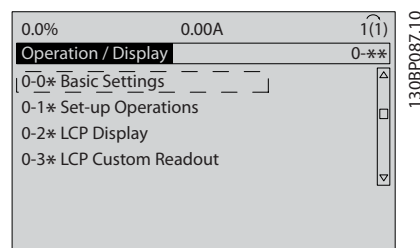


図 5.3 操作/表示

4. ナビゲーション・キーを使用して、0-03 地域設定へスクロールし、[OK] (確定) を押します。

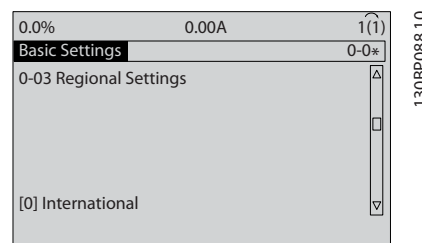


図 5.4 基本設定

5. ナビゲーション・キーを使用して、最適な [0] 国際または [1] 北米を選択し、[OK] (確定) を押します。(これは、いくつかの基本パラメーターのデフォルト設定を変更します。)
6. LCP 上の [Main Menu] を押します。
7. ナビゲーション・キーを使用して、0-01 言語へスクロールします。
8. 言語を選択して、[OK] (確定) を押します。
9. ジャンパー線がコントロール端子 12 と 27 の間に接地されている場合は、5-12 端子 27 デジタル入力を工場設定のままにします。そうでない場合、5-12 端子 27 デジタル入力で、操作なしを選択します。オプションのバイパスを装備した周波数変換器の場合、コントロール端子 12 と 27 の間にジャンパー線は不要です。
10. 3-02 最低速度指令信号
11. 3-03 最大速度指令信号
12. 3-41 ランプ 1 立ち上がり時間
13. 3-42 ランプ 1 立ち下がり時間
14. 3-13 速度指令信号サイト. 手動/自動のローカルリモートにリンクされています。

### 5.4.3 非同期モーター設定

パラメーター 1-20 または 1-21 から 1-25 までのモーターデータを入力します。この情報は、モーター銘板に表記されています。

1. 1-20 モーター電力 [kW] または 1-21 モーター出力 [HP]
2. 1-22 モーター電圧
3. 1-23 モーター周波数
4. 1-24 モーター電流
5. 1-25 モーター公称速度

### 5.4.4 VVC<sup>plus</sup> による PM モーター設定

#### 初期プログラミングステップ

1. PM モーター動作 を有効にして 1-10 モーター構造、(1) PM、非突極形 SPM を選択します。
2. 0-02 モーター速度単位を [0] RPM に設定

#### モーター・データのプログラミング

1-10 モーター構造で PM モーターを選択すると、パラメーター・グループ 1-2\*、1-3\* および 1-4\* の PM 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、モーターのネームプレート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. 1-24 モーター電流
2. 1-26 モーター制御 定格トルク
3. 1-25 モーター公称速度
4. 1-39 モーター極数
5. 1-30 固定子抵抗 ( $R_s$ )  
ライン対共通固定子抵抗 ( $R_s$ ) 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。
6. 1-37 d 軸インダクタンス ( $L_d$ )  
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。  
ライン対ラインデータのみ利用できる場合、ライン対ライン値を 2 で割り、ライン対共通 (スターポイント) 値を導きます。

#### 7. 1-40 1000 RPM でのバック EMF

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バック EMF を入力します。バック EMF は、ドライブ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、公称モーター速度または 2 線間で測定される 1000RPM に対する電圧として定義されています。1000 RPM のモーター速度で値が利用できない場合、次ぎのように正しい値を計算します。例えば、back EMF が 1800 RPM で 320V の場合、1000 RPM での値は次ぎのよう算出できます。バック EMF = (電圧 / RPM) \* 1000 = (320/1800) \* 1000 = 178 これは、1-40 1000 RPM でのバック EMF のためにプログラムする必要があります。

#### テスト モーター 動作

1. 低速 (100~200 RPM) でモーターを起動します。モーターが回転しない場合、設置、プログラム全般およびモーターのデータをチェックしてください。
2. 1-70 PM Start Mode のスタート機能がアプリケーション要件に適合するかどうかチェックします。

#### 回転子検知

この機能は、モーターがポンプやコンベヤーなど、停止状態から起動するようなアプリケーションへの選択として推奨されます。いくつかのモーターでは、インパルスが送信されたときに音が出るものがあります。これはモーターに害を及ぼすことはありません。

#### パーキング

この機能は、モーターが低速回転するアプリケーションに対する選択に推奨されます (例えば、ファンアプリケーションの空転) 2-06 Parking Current および 2-07 Parking Time を調整できます。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設定値を増加します。

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<sup>plus</sup> PM 設定をチェックします。さまざまなアプリケーションでの推奨値が表 5.6 に記載されています。

応用	設定
低慣性アプリケーション I <sub>負荷</sub> /I <sub>モーター</sub> < 5	1-17 電圧フィルタ-時間定数は係数 5 ~ 10 で増加すること 1-14 減衰感度は減じる必要があります。 1-66 低速時の最低電流も減じる必要があります (<100%)。
低慣性アプリケーション 50 > I <sub>負荷</sub> /I <sub>モーター</sub> > 5	計算値を維持します。
高慣性アプリケーション I <sub>負荷</sub> /I <sub>モーター</sub> > 50	1-14 減衰感度, 1-15 Low Speed Filter Time Const. と 1-16 High Speed Filter Time Const. 増加する必要があります。
低速での高負荷 <30% (定格速度)	1-17 電圧フィルタ-時間定数を増加する必要があります。 1-66 低速時の最低電流を増加する必要があります (長時間の >100% はモーターを過熱させます)。

表 5.6 さまざまなアプリケーションでの推奨値

ある速度でモーターが振動を開始した場合、1-14 減衰感度を増加します。小さいステップで値を増加します。モーターによっては、このパラメーターに対する適正值は、デフォルト値よりも 10% もしくは 100% 高くなります。

始動トルクは 1-66 低速時の最低電流で調整できます。100%で、始動トルクとして公称トルクが与えられます。

#### 5.4.5 自動モーター適合 (AMA)

### 注記

AMA は永久磁石モーターには無関係です。

自動モーター適合 (AMA) は、周波数変換器とモーターとの間における適合性の最適化を図るための手順です。

- 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ます。この手順では、電力の入力相バランスもチェックします。パラメーター 1-20 から 1-25 で入力されたデータとモーター特性が比較されます。
- AMA の運転中は、モーターシャフトは回転せず、モーターへの危害はありません。
- 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、[2] 簡略 AMA を有効化を選択します。
- 出力フィルターがモーターに接続されている場合、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、7.4 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、この手順は冷たいモーターで実施します。

#### AMA の実施方法

- [Main Menu] (メイン・メニュー) を押してパラメーターへアクセスします。
- パラメーター・グループ 1-\*\*負荷とモーターへスクロールし、[OK] を押します。
- パラメーター・グループ 1-2\*モーター・データへスクロールし、[OK] を押します。
- 1-29 自動モーター適合 (AMA) へスクロールして [OK] を押します。
- [1] 完全 AMA を有効化を選択して [OK] を押します。
- 画面上の指示に従います。
- 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。

#### 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。

- [Hand ON] (手動オン) を押します。
- 正の速度指令信号の設定には、[▶] を押してください。
- 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。

1-06 時計回り方向が [0]\* 名目 (デフォルトは右回り) に設定されている場合:

- 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。
- LCP の方向矢印が右回りになっていることを確認します。

1-06 時計回り方向を [1] 逆 (左回り) に設定している場合:

- 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。
- 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

### 注記

エンコーダー・オプションを別個に注文する場合は、オプション・マニュアルを参照してください。

エンコーダーフィードバックを使用している場合のみ、エンコーダー回転を確認します。デフォルトの開ループ制御でエンコーダー回転を確認します。

1. エンコーダー接続が図 5.5 どおりになっていることを確認します。

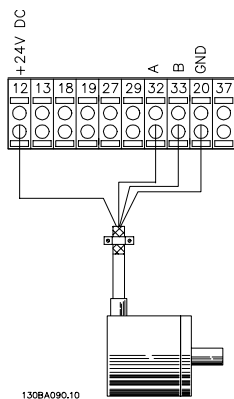


図 5.5 配線図

2. 7-00 速度 PID フィードバック・ソース. に速度 PID フィードバック・ソースを入力します。
3. [Hand ON] (手動オン) を押します。
4. プラス速度基準 ( [0]\* 通常で 1-06 時計回り方向 ) については、 [▶] を押します。
5. フィードバックがプラスになっていることを 16-57 Feedback [RPM] で確認します。

### 注記

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！

## 5.7 ローカル・コントロール・テスト

### 警告

#### モーターの始動!

モーター、システム、および付属機器が全て、起動できる状態になっていることを確認します。どのような状況でも、安全な操作を行うことがユーザーの責任です。モーター、システム、および付属機器などが起動状態になっていないにもかかわらず運転を開始した場合、怪我や機器の損傷を招くことがあります。

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。

加速または減速に問題があるときは、7.5 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 7.4 警告と警報のリスト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。

### 警告

#### モーターの始動!

モーター、システム、および付属機器が全て、起動できる状態になっていることを確認します。どのような状況でも、安全な操作を行うことがユーザーの責任です。モーター、システム、および付属機器などが起動状態になっていないにもかかわらず運転を開始した場合、怪我や機器の損傷を招くことがあります。

1. [Auto On] (自動オン) を押します。
2. 外部の動作開始コマンドを適用します。
3. 速度範囲全体にわたって、速度指令値を調整します。
4. 外部の動作開始コマンドを除きます。
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、7.4 警告と警報のリストを参照してください。

## 6 応用設定例

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

- パラメーター設定については、特に指定しなければ (0-03 地域設定で選択) 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 A53 または A54 のスイッチ設定が必要な場所では、それらも示されています。

### 注意

オプションの安全トルクオフ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を使用して周波数変換器を動作させるときは、端子 12 (または 13) と端子 37 との間にジャンパー線が必要となる場合があります。

### 6.1 アプリケーション例

#### 6.1.1 AMA

FC		パラメーター	
		機能	設定
+24 V	12		
+24 V	13		
D IN	18	1-29 自動モーター適合 (AMA)	[1] 完全 AMA を有効化
D IN	19		
COM	20	5-12 端末 27	[2]* 逆フリーラン
D IN	27	デジタル入力	
D IN	29		
D IN	32		
D IN	33		
D IN	37		
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		

\* = デフォルト値  
注意/コメント:  
モーターによって、パラメーター・グループ 1~2\*を設定してください。  
D IN 37 はオプションです。

表 6.1 T27 を接続した AMA

FC		パラメーター	
		機能	設定
+24 V	12		
+24 V	13		
D IN	18	1-29 自動モーター適合 (AMA)	[1] 完全 AMA を有効化
D IN	19		
COM	20	5-12 端末 27	[0] 動作なし
D IN	27	デジタル入力	
D IN	29		
D IN	32		
D IN	33		
D IN	37		
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		

\* = デフォルト値  
注意/コメント:  
モーターによって、パラメーター・グループ 1~2\*を設定してください。  
D IN 37 はオプションです。

表 6.2 T27 を接続していない AMA

#### 6.1.2 速度

FC		パラメーター	
		機能	設定
+24 V	12		
+24 V	13		
D IN	18	6-10 端子 53	低電圧
D IN	19	6-11 端子 53	10 V*
COM	20	6-14 端子 53	0 Hz
D IN	27	6-15 端子 53	50 Hz
D IN	29	低速信/フィードバック 値	
D IN	32	高速信/フィードバック 値	
D IN	33		
D IN	37		
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		

\* = デフォルト値  
注意/コメント:  
D IN 37 はオプションです。

表 6.3 アナログ速度指令信号 (電圧)

FC		パラメーター				
		機能	設定			
+24 V	12	130BB927.10 6-12 端子 53 低電流	4mA*			
+24 V	13		6-13 端子 53 高電流	20mA*		
D IN	18			6-14 端子 53 低速信/フィードバック値	0 Hz	
D IN	19				6-15 端子 53 高速信/フィードバック値	50 Hz
COM	20					* = デフォルト値
D IN	27	注意/コメント: D IN 37 はオプションです。				
D IN	29					
D IN	32					
D IN	33					
D IN	37					
+10 V	50					
A IN	53					
A IN	54					
COM	55					
A OUT	42					
COM	39					

表 6.4 アナログ速度指令信号(電流)

FC		パラメーター				
		機能	設定			
+24 V	12	130BB804.10 5-10 端子 18 デジタル入力	[8] スタート*			
+24 V	13		5-12 端子 27 デジタル入力	[19] 速度指令信号凍結		
D IN	18			5-13 端子 29 デジタル入力	[21] 加速	
D IN	19				5-14 端子 32 デジタル入力	[22] 減速
COM	20					* = デフォルト値
D IN	27	注意/コメント: D IN 37 はオプションです。				
D IN	29					
D IN	32					
D IN	33					
D IN	37					
+10 V	50					
A IN	53					
A IN	54					
COM	55					
A OUT	42					
COM	39					

表 6.6 加速 / 減速

FC		パラメーター				
		機能	設定			
+24 V	12	130BB683.10 6-10 端子 53 低電圧	0.07 V*			
+24 V	13		6-11 端子 53 高電圧	10 V*		
D IN	18			6-14 端子 53 低速信/フィードバック値	0 Hz	
D IN	19				6-15 端子 53 高速信/フィードバック値	1500 Hz
COM	20					* = デフォルト値
D IN	27	注意/コメント: D IN 37 はオプションです。				
D IN	29					
D IN	32					
D IN	33					
D IN	37					
+10 V	50					
A IN	53					
A IN	54					
COM	55					
A OUT	42					
COM	39					

表 6.5 速度指令信号(手動ポテンショメーターを使用)

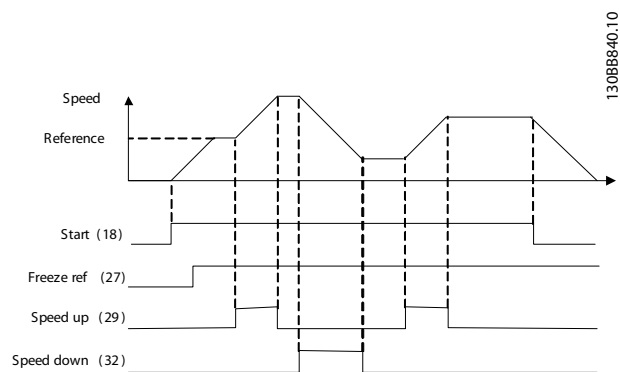


図 6.1 加速 / 減速



6.1.3 スタート / ストップ

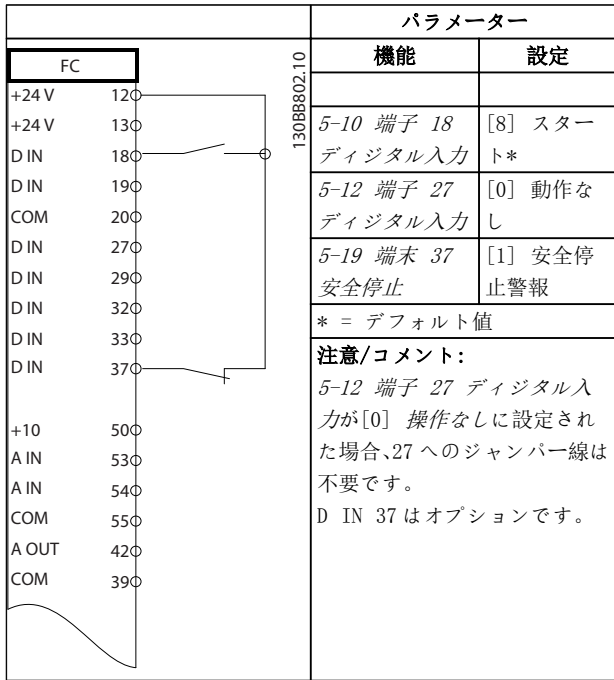


表 6.7 安全停止オプション付きスタート/ストップコマンド

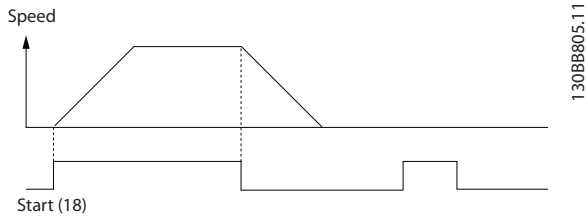


図 6.2 安全停止付きスタート/ストップコマンド

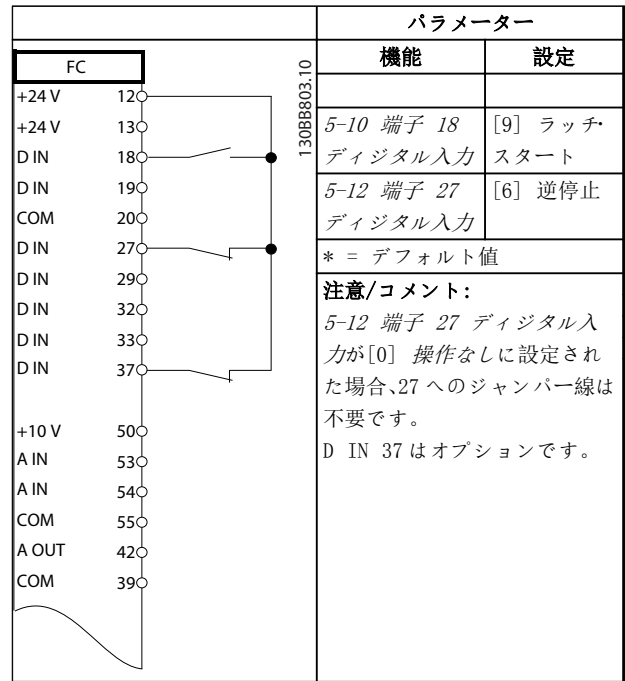


表 6.8 パルス・スタート/ストップ

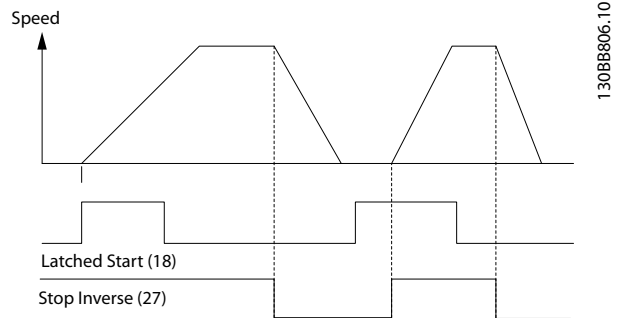


図 6.3 ラッチ・スタート/逆停止

		パラメーター	
FC		機能	設定
+24 V	12	5-10 端子 18 デジタル入力	[8] スタート
+24 V	13		
D IN	18	5-11 端子 19 デジタル入力	[10] 逆転*
D IN	19		
COM	20	5-12 端子 27 デジタル入力	[0] 動作なし
D IN	27		
D IN	29	5-14 端子 32 デジタル入力	[16] プリ速信ビット 0
D IN	32		
D IN	33	5-15 端子 33 デジタル入力	[17] プリ速信ビット 1
D IN	37		
+10 V	50	3-10 プリセット速度指令信号	プリセット速度指令信号 0 25% プリセット速度指令信号 1 50% プリセット速度指令信号 2 75% プリセット速度指令信号 3 100%
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		
		* = デフォルト値	
		注意/コメント: D IN 37 はオプションです。	

表 6.9 逆転および4プリセット速度付きスタート/停止

6.1.4 外部警報リセット

		パラメーター	
FC		機能	設定
+24 V	12	5-11 端子 19 デジタル入力	[1] Reset(リセット)
+24 V	13		
D IN	18	* = デフォルト値	注意/コメント: D IN 37 はオプションです。
D IN	19		
COM	20		
D IN	27		
D IN	29		
D IN	32		
D IN	33		
D IN	37		
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54		
COM	55		
A OUT	42		
COM	39		

表 6.10 外部警報リセット

6.1.5 RS-485

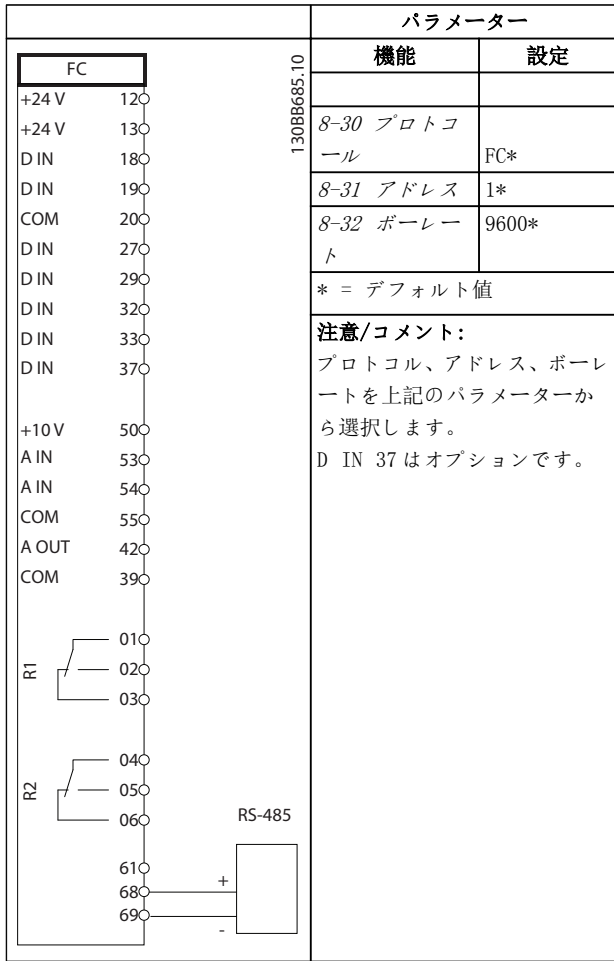


表 6.11 RS-485 ネットワーク接続

6.1.6 モーター・サーミスター

**▲注意**

PELV 絶縁条件を満たすため、強化あるいは二重絶縁のサーミスターのみを使用してください。

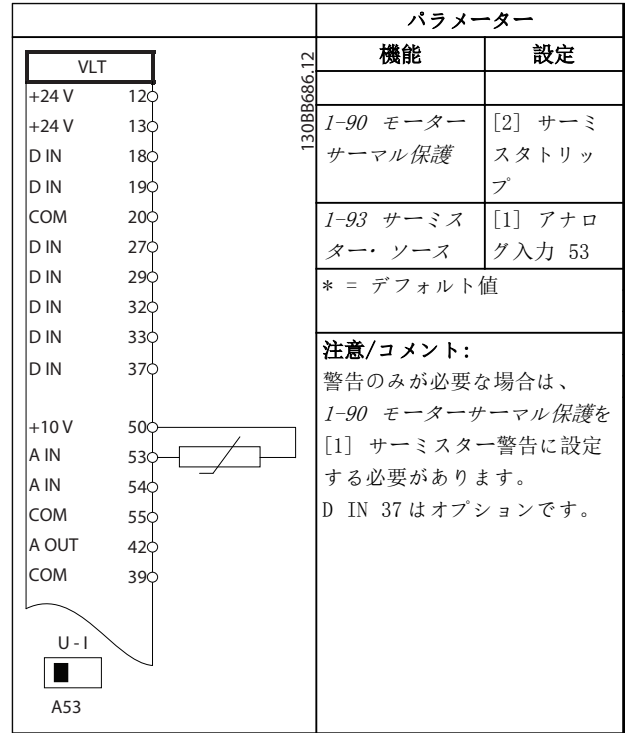


表 6.12 モーター・サーミスター

6.1.7 SLC

		パラメーター		
FC		機能	設定	
+24 V	12	130BB839.10	4-30 モーター・フィードバック損失機能	[1] 警告
+24 V	13		4-31 モーターFB速度エラー	100 RPM
D IN	18		4-32 モーターFB損失タイムアウト	5 秒
D IN	19		7-00 速度PIDフィードバックソース	[2] MCB 102
COM	20		17-11 分解能(PPR)	1024*
D IN	27		13-00 SLコントローラー・モード	[1] オン
D IN	29		13-01 イベントをスタート	[19] 警告
D IN	32		13-02 イベントを停止	[44] Reset (リセット)キー
D IN	33		13-10 コンパレーター・オペランド	[21] 警告番号
D IN	37		13-11 コンパレーター演算子	[1] ≈*
+10 V	50	13-12 コンパレーター値	90	
A IN	53	13-51 SLコントローラーイベント	[22] コンパレーター 0	
A IN	54	13-52 SLコントローラーアクション	[32] デジタル出力 A 低設定	
COM	55	5-40 機能リレー	[80] SL デジタル出力 A	
A OUT	42	*=デフォルト値		
COM	39	<b>注意/コメント:</b> フィードバックモーターの制限値を超えた場合、警告 90 が発行されます。SLC では、警告 90 をモニタし、警告 90 が正になる場合、リレー 1 が起動します。次に、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。ただ、リレー 1 は LCP で [Reset] に (リセット) なるまで、起動します。		

表 6.13 SLC を使用してリレー設定

6.1.8 機械的ブレーキ・コントロール

		パラメーター		
FC		機能	設定	
+24 V	12	130BB841.10	5-40 機能リレー	[32] 機械的プレコント
+24 V	13		5-10 端子 18 デジタル入力	[8] スタート*
D IN	18		5-11 端子 19 デジタル入力	[11] 逆転スタート
D IN	19		1-71 スタート遅延	0.2
COM	20		1-72 スタート機能	[5] VVC <sup>plus</sup> /磁束時計回
D IN	27		1-76 スタート電流	I <sub>m</sub> , n
D IN	29		2-20 ブレーキ電流の解放	用途別
D IN	32		2-21 ブレーキ速度の有効化	モーターの名目スリップ半分
D IN	33		*=デフォルト値	
D IN	37		<b>注意/コメント:</b>	

表 6.14 機械的ブレーキ・コントロール

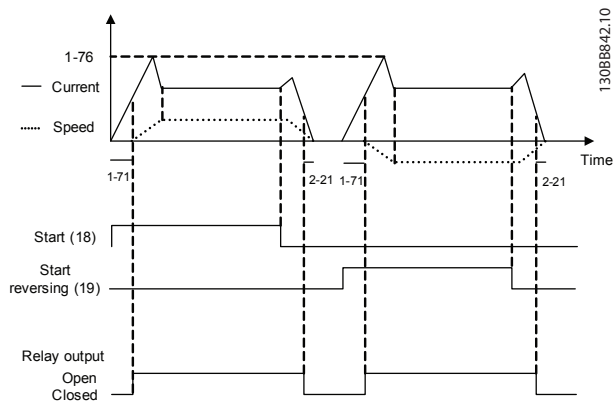


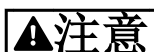
図 6.4 機械的ブレーキ・コントロール

## 7 診断とトラブルシューティング

この章では、メンテナンスと点検のガイドライン、状態メッセージ、警告と警報、基本的なトラブルシューティングについて説明します。

### 7.1 メンテナンスと点検

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、危険および損傷を防ぐために、動作条件に従い、周波数変換器を定期的に検査してください。損耗や損傷した部品は、純正スペア部品または標準部品と交換してください。修理とサポートは、こちらにご連絡ください。 [www.danfoss.com/contact/sales\\_and\\_services/](http://www.danfoss.com/contact/sales_and_services/)



#### Danfoss 有資格技術者

人身傷害や設備損害の危険があります。修理や点検は、必ず Danfoss の認定を受けた有資格技術者のみが行ってください。

### 7.2 状態メッセージ

状態モード周波数変換器が状態モードにある場合、状態メッセージが自動的に生成され、ディスプレイの下部に表示されます(図 7.1 を参照)。

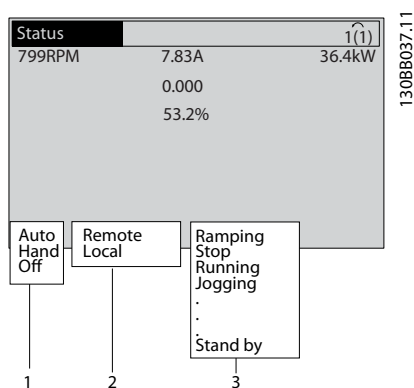


図 7.1 状態ディスプレイ

1	動作モード (表 7.2を参照)
2	速度指令信号サイト (表 7.3を参照)
3	動作状態 (表 7.4を参照)

表 7.1 図 7.1に対する説明

表 7.2から表 7.4までの表は、表示される状態メッセージの意味を示します。

Off(オフ)	周波数変換器は、[Auto On] または [Hand On]を押すまで、どんなコントロール信号にも反応しません。
Auto On	周波数変換器は、コントロール端子またはシリアル通信 によって制御されます。
	周波数変換器は LCP のナビゲーション・キーによって制御できます。コントロール端子に適用される停止コマンド、リセット、逆転、直流ブレーキ、その他の信号は、ローカル・コントロールを重ね書きします。

表 7.2 動作モード

リモート	速度指令信号は、外部信号、シリアル通信、あるいは内部のプリセット速度指令信号によって与えられます。
ローカル	周波数変換器は、[Hand On]コントロールまたは、LCP からの速度指令信号値を使用します。

表 7.3 速度指令信号サイト

交流ブレーキ	2-10 ブレーキ機能で交流ブレーキが選択されました。交流ブレーキが、制御によりスローダウンを行うために、モーターが過励磁します。
AMA 成功(AMA finish OK)	自動モーター適合化(AMA)は成功しました。
AMA 準備完了(AMA ready)	AMA のスタート準備ができています。スタートには [Hand ON] (手動オン) を押してください。
AMA 運転中(AMA running)	AMA プロセスが進行中です。
ブレーキ	ブレーキ・チョッパーが作動中です。発生エネルギーがブレーキ抵抗器により吸収されます。
最大ブレーキ	ブレーキ・チョッパーが作動中です。2-12 ブレーキ電力制限 (kW) で定義されているブレーキ抵抗器が電力制限値に達しています。
フリーラン	<ul style="list-style-type: none"> <li>フリーラン反転がデジタル入力の機能として選択されました(パラメーター・グループ 5-1* デジタル入力)。対応する端子は接続されていません。</li> <li>フリーランはシリアル通信により起動されます。</li> </ul>

Ctrl. ランプ・ダウン	<p>コントロール・ランプ・ダウンが 14-10 主電源異常で選択されました。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>主電源の不具合により、主電源電圧が 14-11 主電源不具合時の主電源電圧の設定値より低くなっています。</li> <li>周波数変換器はコントロール・ランプ・ダウンを使用してモーターをランプ・ダウンします。</li> </ul>
電流高	周波数変換器出力電流は、4-51 警告電流高で設定された制限値を超えています。
電流低	周波数変換器出力電流は、4-52 警告速度低で設定された制限値より低くなっています。
直流保持	直流保持が 1-80 停止時の機能で選択され、停止コマンドがアクティブになっています。モーターは、2-00 直流保留/予熱電流で設定された直流電流により停止状態になっています。
直流停止	<p>モーターは、指定時間(2-02 直流ブレーキ時間)の間、直流電流(2-01 直流ブレーキ電流)により停止状態になります。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>直流ブレーキが 2-03 直流ブレーキ作動速度 [RPM]により起動され、停止コマンドがアクティブになります。</li> <li>直流ブレーキ(反転)が、デジタル入力の機能として選択されます(パラメーターグループ 5-1* デジタル入力)。対応する端子がアクティブではありません。</li> <li>直流ブレーキがシリアル通信経由で起動されます。</li> </ul>
フィードバック高	アクティブな全フィードバックの合計が、4-57 高フィードバック信号警告で設定された制限値を上回っています。
フィードバック低	アクティブな全フィードバックの合計が、4-56 低フィードバック信号警告で設定された制限値を下回っています。
出力凍結	<p>リモート基準がアクティブになっていて、現在の速度を保持します。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>出力凍結が、デジタル入力の機能として選択されました(パラメーター・グループ 5-1* デジタル入力)。対応する端子がアクティブです。速度コントロールは、端子機能の減速と加速によってのみ可能です。</li> <li>ランプ保留はシリアル通信経由でアクティブにされます。</li> </ul>
出力凍結要求	出力凍結コマンドが与えられても、モーターは 運転許可信号を受け取るまで停止状態のままです。

凍結速度指令信号	凍結速度指令信号が、デジタル入力の機能として選択されました(パラメーター・グループ 5-1* デジタル入力)。対応する端子がアクティブです。周波数変換器は実際の速度指令信号を保存します。速度指令信号の変更は現在、端子機能の減速と加速によって可能です。
ジョグ要求	ジョグコマンドが与えられても、許容運転信号がデジタル入力を介して受け取られるまで、モーターは停止状態のままです。
ジョグ	<p>モーターは 3-19 ジョグ速度[RPM]のプログラムに従って動いています。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>ジョグが、デジタル入力の機能として選択されました(パラメーター・グループ 5-1* デジタル入力)。対応する端子(例:端子 29)はアクティブです。</li> <li>ジョグ機能はシリアル通信経由でアクティブにされます。</li> <li>ジョグ機能は、監視機能へのリアクションとして選択されました(例:信号なし)。監視機能はアクティブです。</li> </ul>
モーター確認	1-80 停止時の機能で、モーター確認が選択されました。停止コマンドが有効です。モーターが周波数変換器へ接続されていることを確認するため、パラメーター・テスト電流をモーターに供給します。
OVC コントロール	過電圧コントロールは 2-17 過電圧コントロールで起動されました。[2] 有効。接続モーターは、周波数変換器に発生エネルギーを供給しています。過電圧コントロールは V/Hz 比を調整して、制御モードによりモーターを運転し、周波数変換器のトリップを防ぎます。
電力ユニットオフ	(外部 24V 電源を装備した周波数変換器のみ対応。) 周波数変換器に対する主電源の供給が停止され、コントロール・カードには外部 24V が供給されます。
保護モード	<p>火災モードはアクティブです。ユニットは危険な状態を検出しました(過電流または過電圧)。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>トリップを防ぐため、スイッチ周波数は 4 kHz まで下げられます。</li> <li>可能な場合、保護モードは約 10 秒後に終了します。</li> <li>保護モードは、14-26 インバーター不具合時トリップ遅延で制限できます。</li> </ul>
クイック停止	<p>モーターは 3-81 クイック停止ランプ時間を 使用して減速されます。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>クイック停止反転が、デジタル入力の機能として選択されました(パラメーター・グループ 5-1* クイック停止)。対応する端子がアクティブではありません。</li> <li>クイック停止は、シリアル通信ポートを介してアクティブにされました。</li> </ul>

ランプ	モーターは、アクティブなランプ・アップ/ダウンを使用して加速または減速されます。速度指令信号で、制限値や停止状態に達していません。
速度指令高	アクティブな速度指令信号の合計は、4-55 高警告速度指令信号で設定された速度指令信号の制限値を上回っています。
速度指令低	アクティブな速度指令信号の合計は、4-54 低警告速度指令信号で設定された速度指令信号の制限値を下回っています。
速度指令信号による運転	周波数変換器は、速度指令信号範囲で動作しています。フィードバック値は設定値に一致しています。
稼働要求	スタート・コマンドが与えられても、モーターは Run permissive signal (許容運転信号) がデジタル入力を介して受け取るまで停止されます。
運転中	モーターは周波数変換器によって駆動されます。
スリープモード	エネルギー保存機能がアクティブになります。モーターは停止しましたが、必要なときには自動的に再スタートします。
速度高	モーター速度は 4-53 警告速度高で設定された値を上回っています。
速度低	モーター速度は 4-52 警告速度低で設定された値を下回っています。
スタンバイ	自動オン・モードでは、周波数変換器はデジタル入力またはシリアル通信からのスタート信号により、モーターをスタートさせます。
スタート遅延	4-71 スタート遅延では、遅延開始時間が設定されました。スタート・コマンドが起動され、スタート遅延時間が過ぎるとモーターがスタートします。
正転/逆転スタート	正転スタートと逆転スタートが、2つのデジタル入力の機能として選択されました (パラメーター・グループ 5-1* デジタル入力)。モーターは、どの対応する端子がアクティブになっているかにより、正転または逆転を開始します。
停止	周波数変換器は、LCP、デジタル入力、あるいはシリアル通信から停止コマンドを受け取りました。
トリップ	警報が発生し、モーターが停止します。警報の原因がクリアされると、周波数変換器は、[Reset] (リセット) キーを押すか、コントロール端子 またはシリアル通信によるリモート制御により、手動でリセットできます。
トリップ・ロック	警報が発生し、モーターが停止します。警報の原因がクリアされたら、周波数変換器の電源を切つてすぐに入れ直す必要があります。周波数変換器は、[Reset] キーを押すか、コントロール端子またはシリアル通信によるリモート制御により、リセットできます。

表 7.4 動作状態

## 注意

自動/リモート・モードでは、周波数変換器は機能を実行するために外部コマンドを必要とします。

## 7.3 警告と警報の種類

### 警告

警告は、警報状態が差し迫っている場合、あるいは異常な動作状態が存在しており周波数変換器が警報を発行しそうな場合に、発行されます。その状態が取り除かれると、警告は自動的にクリアされます。

### 警報

#### トリップ

警報は、周波数変換器がトリップした場合に発報されます。このことは、周波数変換器やシステムが損傷するのを防ぐために動作がサスペンドされることを意味します。モーターはフリーランして停止します。周波数変換器のロジックは、動作を続け、周波数変換器の状態を監視します。不具合が解消されると周波数変換器はリセットできます。その後、周波数変換器は再び運転開始できる状態になります。

トリップ/トリップ・ロック後に、周波数変換器を再設定します。

トリップは、以下の4つの方法でリセットできます。

- LCP 上の [Reset] (リセット) 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・ロック

入力電源のサイクルが生じます。モーターはフリーランして停止します。周波数変換器は、周波数変換器の状態監視を継続します。周波数変換器への入力電源を遮断し、不具合の原因を修正し、周波数変換器をリセットします。

### 警報と警告の表示

- 警報は、警報番号と共に LCP に表示されます。
- 警報は、警報番号と共に点滅します。

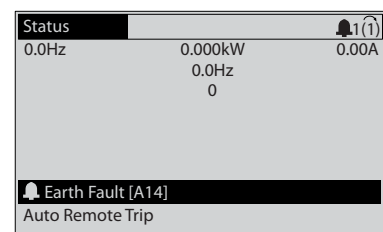


図 7.2 警報表示例

周波数変換器の LCP 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。

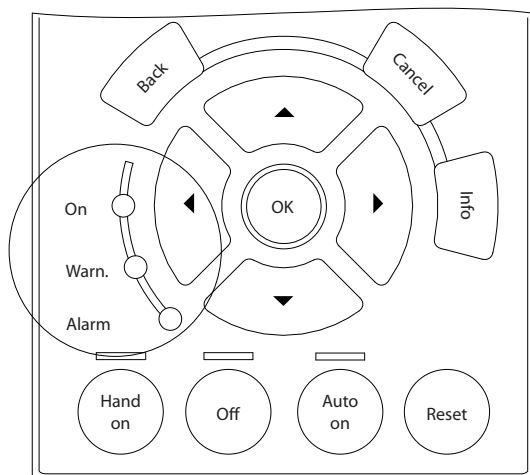


図 7.3 状態表示ランプ

	警告 LED	Alarm(警報) LED
警告	オン	Off(オフ)
Alarm(警報)	Off(オフ)	オン (フラッシュ)
トリップ・ロック	オン	オン (フラッシュ)

表 7.5 状態表示ランプ説明

## 7.4 警告と警報のリスト

下記の警告/警報情報は、各警告/警報状態を定義し、その状態について考えられる原因を提供し、修正方法またはトラブルシューティング手順を詳述します。

### 警告 1, 10 ボルト低

コントロール・カード電圧、端子 50 から 10 V 以下になっています。

10 V 電源が過負荷になっているので、端子 50 から負荷の一部を取り除いてください。最大 15 mA または最小 590 Ω。

この状態は、接続されたポテンシオメーターにおける短絡、あるいはポテンシオメーターの不適切な配線によって生じます。

#### トラブルシューティング

端子 50 から配線を取り外します。警告がクリアされる場合、問題は配線にあります。警告がクリアされない場合、コントロール・カードを交換します。

### 警告/警報 2, ライブゼロ不具合

この警告あるいは警報は、6-01 ライブ・ゼロ・タイムアウト機能においてプログラムされた場合にのみ表示されます。アナログ入力の 1 つのシグナルは、入力のためにプログラムされた最小値の 50% を下回ります。この状態は、破損した配線、あるいはシグナルを送る装置の故障によって発生します。

### トラブルシューティング

全てのアナログ入力端子上の接続を確認します。端末 55 共通、シグナルのためのコントロールカード端末 53 と 54。端末 10 共通、シグナルのための MCB101 端末 11 と 12。端末 2、4、6 共通、シグナルのための MCB109 端末 1、3、5。

周波数変換器プログラムとスイッチ設定がアナログ信号タイプと一致することを確認します。

入力端子シグナルテストを実行します。

### 警告/警報 3, モーターなし

周波数変換器の出力にモーターが接続されていません。

### 警告/警報 4, 主電源相損失

相が電源側で損失しているか、あるいは主電源電圧アンバランスが高すぎます。このメッセージは周波数変換器の入力整流器に不具合が生じたときにも表示されます。オプションは、14-12 主電源アンバランス時の機能においてプログラムされます。

#### トラブルシューティング

周波数変換器への供給電圧と供給電流を確認してください。

### 警告 5, 直流リンク電圧高

中間回路電圧 (直流) が過電圧警告制限を超えています。制限は、周波数変換器電圧定格に依存します。ユニットはまだアクティブです。

### 警告 6, 直流リンク電圧低

中間回路電圧 (DC) が低電圧警告制限より低くなっています。制限は、周波数変換器電圧定格に依存します。ユニットはまだアクティブです。

### 警告/警報 7, 直流過電圧

中間回路電圧が制限を超えると、周波数変換器はしばらくしてトリップします。

#### トラブルシューティング

ブレーキ抵抗器を接続する

ランプ時間を延長する

立ち下りタイプを変更します

2-10 ブレーキ機能で機能をアクティブにします。

増加 14-26 インバーター不具合時トリップ遅延

パワーが短時間ダウンしている間に警報/警告が発生する場合、速度バックアップを使用してください (14-10 主電源異常)。

### 警告/警報 8, 直流電圧低下

中間回路電圧 (直流リンク) が電圧制限を下回る場合には、24 V 直流バックアップ電源が接続されているかどうか周波数変換器によって確認されます。24 V 直流バックアップ電源が接続されていない場合には、周波数変換器が決められた時間遅延の後にトリップします。時間遅延はユニットサイズによって異なります。



**トラブルシューティング**

供給電圧が周波数変換器の電圧に一致するかを確認します。

入力電圧テストを実施します。

ソフトチャージ回路テストを実施します。

**警告/警報 9, インバーター過剰負荷**

過負荷（長時間の過剰電流）のために周波数変換器が切断しようとしています。電子サーマル・インバータ保護用カウンタは 98% で警告を発し、100% で警報を発しながらトリップします。周波数変換器は、カウンタが 90% 未満になるまでリセットできません。

不具合は、周波数変換器が 100% を超える過負荷で長時間動作することです。

**トラブルシューティング**

LCP に示される出力電流 と周波数変換器の定格電流を比較します。

LCP 上に表示される出力電流と、測定モーター電流を比較します。

LCP 上のサーマルドライブ負荷を表示し、数値を監視します。周波数変換器継続電流定格を超えて動作するときは、カウンタが増加します。周波数変換器継続電流定格よりも下で動作するときは、カウンタが減少します。

**警告/警報 10, モーター過負荷温度**

電子サーマル・インバータ保護 (ETR) によってモーターが過熱しています。カウンタが 1-90 モーターサーマル保護の 100% に到達した場合に、周波数変換器が警告または警報を出すよう、選択をします。モーターに 100% を超える過負荷を長時間掛けると不具合が発生します。

**トラブルシューティング**

モーターが過熱されていないか確認します。

モーターが機械的に過負荷であるか確認します。

1-24 モーター電流で設定されたモーター電流が正しいことを確認します。

パラメーター 1-20 から 1-25 におけるモーターデータが正しく設定されていることを確認します。

外部ファンが使用されている場合、1-91 モーター外部ファンでそれが選択されているか確認します。

1-29 自動モーター適合 (AMA) において AMA を動作させることで、周波数変換器をモーターに対してより正確に調整でき、熱負荷を減少させることができます。

**警告/警報 11, モーター・サーミスター加熱**

サーミスター接続が切断されているかどうかチェックしてください。周波数変換器が 1-90 モーターサーマル保護において警告または警報を出すよう、選択をします。

**トラブルシューティング**

モーターが過熱されていないか確認します。

モーターが機械的に過負荷であるか確認します。

端子 53 または 54 を使用する場合、サーミスターが端子 53 または 54 (アナログ電圧入力) と端子 50 (+ 10 V 電源) との間で正しく接続されていることを確認してください。さらに、53 または 54 の端子スイッチが電圧設定されていることを確認します。1-93 サーミスター・ソースが端子 53 または 54 を選択していることを確認します。

デジタル入力 18 または 19 を使用する場合、サーミスターが端子 18 または 19 (デジタル入力 PNP のみ) と端子 50 の間で正しく接続されていることを確認してください。1-93 サーミスター・ソースが端子 18 または 19 を選択していることを確認します。

**警告/警報 12, トルク制限**

トルクが、4-16 トルク制限モーター・モードの値または 4-17 トルク制限ジェネレーター・モードの値を超えています。14-25 トルク制限時のトリップ遅延は、これを、警告のみの状態から、警報を伴う警告に変更するために使用することができます。

**トラブルシューティング**

モータートルク制限をランプアップ中に超過した場合、ランプアップ時間を延長します。

回生トルク制限をランプダウン中に超過した場合、ランプダウン時間を延長します。

トルク制限が動作中に発生した場合、トルク制限を増加させることがあります。システムがより高いトルクで安全に運転出来るように確認してください。

モーターの電流が過剰でないか、アプリケーションを確認します。

**警告/警報 13, 過電流**

インバーター・ピーク制限（定格電流の約 200%）を超えています。警告は約 1.5 秒続きます。その後、周波数変換器がトリップし警報が発せられます。この不具合は、衝撃負荷、あるいは高度な慣性負荷を伴う高速度加速によって発生することがあります。これはまた、立ち上がりの間に加速が素早い場合、速度バックアップの後に発生することがあります。拡張機械的ブレーキ・コントロールが選択されている場合には、トリップを外部からリセットできます。

**トラブルシューティング**

電源を切り、モーター・シャフトが回転可能か確認します。

モーターサイズが周波数変換器と一致するか確認します。

モーターデータの適正化のために、モーター・パラメーター 1-20 から 1-25 を確認します。

**ALARM(警報) 14, アース(接地)不具合**

周波数変換器とモーター間のケーブルまたはモーター自体に、出力相から接地への電流があります。

**トラブルシューティング**

周波数変換器の電源を切り、地絡を取修理してください。

モーターリードと絶縁抵抗計を有するモーターの接地に対する抵抗を測定し、モーターの地絡を確認します。

**ALARM(警報) 15, ハードウェア不整合**

取り付けられたオプションが現在のコントロール・ボードハードウェアまたはソフトウェアによって動作できません。

パラメーターに従った値を記録し、Danfoss 代理店にお問い合わせください:

15-40 FC タイプ

15-41 電力セクション

15-42 電圧

15-43 ソフトウェア・バージョン

15-45 実際タイプ・コード文字列

15-49 SW ID コントロール・カード

15-50 SW ID 電力カード

15-60 オプション実装済み

15-61 Opt SW バージョン (各オプションスロット用)

**ALARM(警報) 16, 短絡**

モーターまたはモーター配線に短絡があります。

周波数変換器の電源を切り、短絡を修理してください。

**警告/警報 17, コントロール・メッセージ文タイムアウト**

周波数変換器への通信がありません。

この警告は、8-04 コント Mss 文タイムが [0] オフに設定されていない場合にのみアクティブになります。

8-04 コント Mss 文タイムが [5] 停止してトリップに設定されている場合は、警告が表示され、周波数変換器は停止するまで立ち下がった後、警報を表示します。

**トラブルシューティング**

シリアル通信ケーブル上の接続を確認します。

増加 8-03 コント Mss 文タイム

通信設備の動作を確認します。

EMC 要件を基に、適正な 設置 であることを検証します。

**警告/警報 20, 温度入力I1-**

温度センサーが接続されていません。

**警告/警報 21, パラメータエラー**

パラメータが範囲外です。パラメーター番号が LCP に報告されています。のパラメーターは有効な値に設定してください。

**警告/警報 22, 巻き上げ機械的ブレーキ**

レポート値は、その種類を示します。

0 = タイムアウトの前に、トルク値まで到達しませんでした(パラメーター 2-27)。

1 = タイムアウトの前に、期待されるブレーキフィードバックまで到達しませんでした(パラメーター 2-23、2-25)。

**警告 23, 内部ファン不具合:**

ファン警告機能は、ファンが運転されている/取り付けられているか確認する追加保護機能です。ファン警告は、([0] 無効に設定)で無効に出来ます。14-53 ファン・モニター

D、E、F フレームフィルターについて、ファンに対する調節された電圧が監視されます。

**トラブルシューティング**

ファン動作が適切か確認します。

周波数変換器への電力をサイクルし、ファンがスタートアップ時に一時的に動作することを確認します。

ヒートシンクとコントロールカード上のセンサーを確認します。

**警告 24, 外部ファン不具合:**

ファン警告機能は、ファンが運転されている/取り付けられているか確認する追加保護機能です。ファン警告は、([0] 無効に設定)で無効に出来ます。14-53 ファン・モニター

**トラブルシューティング**

ファン動作が適切か確認します。

周波数変換器への電力をサイクルし、ファンがスタートアップ時に一時的に動作することを確認します。

ヒートシンクとコントロールカード上のセンサーを確認します。

**警告 25, ブレーキ抵抗器短絡**

ブレーキ抵抗器は動作中監視されています。短絡した場合には、ブレーキ機能が無効化され、警告が表示されます。周波数変換器は引き続き動作しますが、ブレーキ機能は動作しません。周波数変換器への電力を停止させ、ブレーキ抵抗器を交換して下さい(2-15 ブレーキ確認を参照して下さい)。

**警告/警報 26, ブレーキ抵抗器電力制限**

ブレーキ抵抗器に伝送される電力が、動作時間の最終 120 秒における平均値として計算されます。計算は、2-16 交流ブレーキ最大電流において設定された中間回路電圧とブレーキ抵抗値を基本とします。ブレーキ放熱電力がブレーキ抵抗電力の 90% より高くなると警告がアクティブになります。2-13 ブレーキ電力監視においてトリップ [2] が選択されている場合、損失ブレーキ電力が 100% より大きいと、周波数変換器はトリップします。

**警告/警報 27, ブレーキ・チョッパー不具合**

動作中はブレーキ抵抗器が監視され、短絡すると、ブレーキ機能が無効化され、警告が表示されます。周波数変換器は引き続き動作可能ですが、ブレーキ・トランジスタが短絡しているため、ブレーキ抵抗器が非アクティブである場合でも、そのブレーキ抵抗器に多量の電力が伝達されます。

周波数変換器の電源を切り、ブレーキ抵抗器を取り外してください。

**警告/警報 28, ブレーキ確認失敗**

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。

2-15 ブレーキ確認をチェックしてください。

**ALARM(警報) 29, ヒートシンク温度**

ヒートシンクの最大温度を超えました。温度の不具合は、温度が一定のヒートシンク温度以下になるまで、リセットされません。トリップおよびリセットポイントは、周波数変換器電力サイズによって異なります。

**トラブルシューティング**

以下の条件を確認します。

- 周囲温度が高すぎる。
- モーター・ケーブルが長すぎる。
- 周波数変換器の上下における不適切な通気用スペース。
- 周波数変換器の周囲の通気が遮られています。
- ヒートシンクファンの損傷。
- ヒートシンクの汚れ。

**ALARM(警報) 30, モーター相 U 損失**

周波数変換器とモーター間のモーター相 U が損失しています。

周波数変換器への電源を遮断し、モーター U 相を確認して下さい。

**ALARM(警報) 31, モーター相 V 損失**

周波数変換器とモーター間のモーター相 V が損失しています。

周波数変換器の電力を切り、モーター V 相を確認して下さい。

**ALARM(警報) 32, モーター相 W 損失**

周波数変換器とモーター間のモーター相 W が損失しています。

周波数変換器の電源を切り、モーター W 相を確認して下さい。

**ALARM(警報) 33, 突入電流不具合**

短期間のうちに多数の電源投入が行われました。ユニットを動作温度まで冷却させます。

**警告/警報 34, フィールドバス通信不具合**

通信オプション上のフィールドバスが動作していません。

**警告/警報 35, オプション不具合**

オプション警報を受信します。警報はオプション別です。もっとも考えられる原因は出力アップか、または通信不良です。

**警告/警報 36, 主電源異常**

この警告 / 警報は、周波数変換器への供給電圧 が失われ、14-10 主電源異常 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。周波数変換器へのヒューズと、ユニットへの主電源電力を確認します。

**ALARM(警報) 37, 相アンバランス**

電源ユニット間に、電流の不均衡があります

**ALARM(警報) 38, 内部不具合**

内部不具合が発生した場合、表 7.6 で定義されたコード番号が表示されます。

**トラブルシューティング**

サイクル電力

オプションが正しく設置されていることを確認します。

接続が緩んでいたり、失われているか確認します。

Danfoss 代理店またはサービス部門に連絡することが必要な場合もあります。問題解決の指示を受けるため、コード番号を確認してください。

No.	テキスト
0	シリアル・ポートを初期化できません。Danfoss 代理店または Danfoss サービス部門にお問い合わせください。
256-258	電源 EEPROM データに欠陥があるか、古すぎます
512	コントロール・ボード EEPROM データに欠陥があるか、古すぎます
513	EEPROM データ読み出し中の通信タイムアウト
514	EEPROM データ読み出し中の通信タイムアウト
515	アプリケーション主導コントロールが EEPROM データを認識できません。
516	書き込みコマンドの実行中であるため EEPROM に書き込みできません。
517	書き込みコマンドがタイムアウトしています
518	EEPROM の障害
519	EEPROM においてバーコードデータが紛失または無効です。
783	パラメーター値が上下限の範囲外です
1024-1279	送信されるべき CAN テレグラムを送信することができませんでした。
1281	デジタル信号プロセッサ・フラッシュ・タイムアウト
1282	パワー・マイクロ・ソフトウェア・バージョンの不整合
1283	電源 EEPROM データ・バージョンの不整合
1284	デジタル信号プロセッサ・ソフトウェア・バージョンを読み出せません
1299	スロット A の オプション SW が古すぎます
1300	スロット B の オプション SW が古すぎます

No.	テキスト
1301	スロット C0 の オプション SW が古すぎます
1302	スロット C1 の オプション SW が古すぎます
1315	スロット A の オプション SW はサポートされていません (使用が許されていません)
1316	スロット B の オプション SW はサポートされていません (使用が許されていません)
1317	スロット C0 の オプション SW はサポートされていません (使用が許されていません)
1318	スロット C1 の オプション SW はサポートされていません (使用が許されていません)
1379	プラットフォームバージョンを計算するときにオプション A が応答しませんでした
1380	プラットフォームバージョンを計算するときにオプション B が応答しませんでした
1381	プラットフォームバージョンを計算するときにオプション C0 が応答しませんでした
1382	プラットフォームバージョンを計算するときにオプション C1 が応答しませんでした
1536	アプリケーション主導コントロールの例外が登録されています。LCP に書き込まれた情報をデバッグしてください。
1792	DSP の HW リセット
1793	モーター由来のパラメーターが DSP に正しく転送されませんでした
1794	電源投入時に電力データが DSP に正しく転送されませんでした
1795	未知の SPI テレグラムを DSP が過剰に受信しました
1796	RAM コピー エラー
2049	電源データが再スタートされました
2064-2072	H081x: スロット x のオプションが再スタートしました
2080-2088	H082x: スロット x のオプションがパワーアップウェイトを出しました
2096-2104	H983x: スロット x のオプションが正当なパワーアップウェイトを出しました
2304	電力 EEPROM からはデータの読み取りができませんでした
2305	電力ユニットからの SW バージョンがありません
2314	電力ユニットからの電力ユニットデータがありません
2315	電力ユニットからの SW バージョンがありません
2316	電力ユニットからの io_statepage がありません
2324	電力カード構成が、電源投入において不正確と判断されています
2325	電力カードが、主電源の適用時に通信を停止しました
2326	電力カード構成が、電力カードの登録遅延後に、不正確と判断されました
2327	電力カードのロケーションの存在登録が多すぎます
2330	電力カード間の電力サイズ情報が一致しません
2561	DSP から ATACD への通信がありません

No.	テキスト
2562	ATACD から DSP への通信がありません (動作状態)
2816	スタック・オーバーフロー・コントロール・ボード・モジュール
2817	スケジューラー・スロー・タスク
2818	ファスト・タスク
2819	パラメーター・スレッド
2820	LCP スタック・オーバーフロー
2821	シリアル・ポート・オーバーフロー
2822	USB ポート・オーバーフロー
2836	cfListMempool が小さすぎます
3072-5122	パラメーター値がその限度外です
5123	スロット A のオプション: コントロール・ボードのハードウェアと互換性のないハードウェア
5124	スロット B のオプション: コントロール・ボードのハードウェアと互換性のないハードウェア
5125	スロット C0 のオプション: コントロール・ボードのハードウェアと互換性のないハードウェア
5126	スロット C1 のオプション: コントロール・ボードのハードウェアと互換性のないハードウェア
5376-6231	メモリ範囲外

表 7.6 内部不具合、コード番号

**ALARM (警報) 39, ヒートシンク・センサー**

ヒートシンク温度センサーからフィードバックは何もありません。

IGBT サーマルセンサーからのシグナルは、パワーカード上で利用できません。問題は、パワーカード上、ゲートドライブカード、あるいは、パワーカードとゲートドライブカード間のリボンケーブルの可能性にあります。

**警告 40, デジタル出力端子 27 の過負荷**

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。チェック 5-00 デジタル I/O モード および 5-01 端子 27 モード。

**警告 41, デジタル出力端子 29 の過負荷**

端子 29 に接続されている負荷を確認するか、短絡接続を取り除いてください。チェック 5-00 デジタル I/O モード および 5-02 端子 29 モード。

**警告 42, X30/6 のデジタル出力の過負荷、または X30/7 のデジタル出力の過負荷**

X30/6 については、X30/6 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。5-32 端末 X30/6 デイジ出 (MCB 101) をチェックしてください。

X30/7 については、X30/7 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。5-33 端末 X30/7 デイジ出 (MCB 101) をチェックしてください。

**ALARM (警報) 43, 外部供給**

MCB 113 外部 リレーオプションは、外部 24V DC なしで取り付けます。外部 24V DC 電源に接続するか、または 14-80 外部 24VDC から供給オプション [0] から外部電源は使用していないことを確認します。14-80 外部 24VDC から供給オプションの変更には、電源サイクルが必要です。

**ALARM(警報) 45, アース不具合 2**

アース(接地)不具合。

**トラブルシューティング**

接地が適切か、接続が緩んでないか確認します。

ワイヤサイズが適切か確認します。

短絡または漏洩電流が生じていないかモーター・ケーブルを確認します。

**ALARM(警報) 46, パワーカードの供給**

電力カードの供給が、レンジ外です。

パワーカード上のスイッチモード電力供給 (SMPS) によって生成される電力供給には 3 つあります: 24 V、5V、±18V。MCB 107 オプションを伴う 24 VDC によって電力が供給されたとき、24 V および 5 V の電源のみが監視されます。3 相による電源により供給されたとき、3 つの供給電圧すべてが監視されます。

**トラブルシューティング**

電力カードの不良を確認します。

コントロールカードの不良を確認します。

オプションカードの不良を確認します。

24 VDC 電源供給が使用されている場合、適切な電源供給が行われているか確認します。

**警告 47, 24 V 電源低**

24 V 直流がコントロール・カード上で測定されます。外部 24 V 直流バックアップ電源が過負荷である可能性があります。過負荷でない場合は、最寄の Danfoss 代理店にお問い合わせください。

**警告 48, 1.8 V 電源低**

コントロール・カード上で使用される 1.8 V DC 電源は、許容可能な制限外にあります。電力供給は、コントロール・カード上で測定されます。コントロールカードの不良を確認します。オプションカードが存在する場合、過電圧状態を確認します。

**警告 49, 速度制限**

速度が、4-11 モーター速度下限 [RPM] および 4-13 モーター速度上限 [RPM] で指定された範囲内にないとき、周波数変換器は警報を表示します。速度が、1-86 トリップ速度ロー [RPM] における指定制限を下回る時(開始または停止の場合を除く)、周波数変換器がトリップします。

**ALARM(警報) 50, AMA 校正失敗**

Danfoss 代理店または Danfoss サービス部門にお問い合わせください。

**ALARM(警報) 51, AMA チェック  $U_{nom}$  および  $I_{nom}$** 

モーター電圧、モーター電流、およびモーター電力 の設定が正しくありません。パラメーター 1-20 から 1-25 の設定を確認します。

**ALARM(警報) 52, AMA 低  $I_{nom}$** 

モーター電流が低すぎます。設定を確認してください。

**ALARM(警報) 53, AMA モーター過大**

モーターは AMA を動作させるには大きすぎます。

**ALARM(警報) 54, AMA モーター過小**

AMA 自動調整を実行するには、モーターが小さすぎます。

**ALARM(警報) 55, AMA パラメーター範囲外**

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 自動調整は動作できません。

**ALARM(警報) 56, AMA ユーザーによる中断**

AMA がユーザーによって中断されました。

**ALARM(警報) 57, AMA 内部不具合**

再度、AMA の再スタートを試みてください。再スタートを繰り返すとモーターが過熱する場合があります。

**ALARM(警報) 58, AMA 内部不具合**

Danfoss の代理店にお問い合わせ下さい。

**警告 59, 電流制限**

電流が 4-18 電流制限の値を上回っています。パラメーター 1-20 から 1-25 におけるモーターデータが正しく設定されていることを確認します。電流制限を増加させる可能性があります。システムがより高いリミットにおいて安全に動作可能か確認します。

**警告 60, 外部インターロック**

デジタル入力信号が、周波数変換器の外部における不具合状態を示しています。外部インターロックが周波数変換器にトリップの指示を出しました。外部不具合状態をクリアにします。通常動作を再開するには 24 V 直流を外部インターロックにプログラムされた端子に印加してください。周波数変換器をリセットします。

**警告/警報 61, フィードバックエラー**

計算された速度とフィードバック・デバイスからの測定速度間のエラーです。この機能、警告/アラーム/停止の設定は、4-30 モーター・フィードバック損失機能です。承認されたエラー設定は 4-31 モーター FB 速度エラー、エラー発生が容認された時間の設定は 4-32 モーター FB 損失タイムアウトです。コミッショニング手続き中、機能は有効である可能性があります。

**警告 62, 上限時の出力周波数**

出力周波数が 4-19 最大出力周波数で設定された値に達しました。原因を判断するため、アプリケーションを確認します。場合によって出力周波数リミットを増加させます。システムがより高い出力周波数においても安全に動作するようにします。出力が上限未満まで減少したとき、警告はクリアになります。

**ALARM(警報) 63, 機械的ブレーキ低**

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。

**警報 64, 電圧制限**

この負荷および速度の組み合わせによって、実際の直流リンク電圧より高いモーター電圧が要求されます。

**警告/警報 65, コントロールカード過温度**

コントロール・カードの切断温度は 80°C です。

**トラブルシューティング**

- 周囲動作温度が制限内であることを確認してください。
- フィルターの詰まりがないか確認します。
- ファンの動作を確認します。
- コントロール・カードを確認します。

**警告 66, ヒートシンク温度低**

周波数変換器の温度が低すぎて動作できません。この警告は、IGBT モジュールの温度センサーを基本としています。

ユニット周囲温度を上昇させます。さらに、2-00 直流保留/予熱電流を 5%および 1-80 停止時の機能に設定することで、モーターが停止するたびに少量の電流が周波数変換器に供給されます。

**ALARM(警報) 67, オプション モジュール 構成が変更されました**

最後の電源切断後に 1 つあるいはそれ以上のオプションが追加または取り外されました。構成の変更が意図的なものであること確認し、ユニットをリセットしてください。

**ALARM(警報) 68, 安全停止作動**

安全停止が起動済みです。通常動作を再開するには 24 V 直流 Vdc を端子 37 に印加した後、(バス、デジタル I/O を介するか、リセット キーを押して) リセット信号を送信してください。

**ALARM(警報) 69, パワーカード温度**

パワーカード上の温度センサーは、温度が高すぎるか、低すぎます。

**トラブルシューティング**

- 周囲動作温度が制限内であることを確認してください。
- フィルターの詰まりがないか確認します。
- ファンの動作を確認します。
- 電力カードを確認します。

**ALARM(警報) 70, 不正な FC 構成**

コントロール・カードと電力カードに互換性がありません。互換性を確認するには、ネームプレート上のユニットのタイプコードと、カードのパーツ番号を代理店に伝えてください。

**ALARM(警報) 71, PTC 1 安全停止**

安全停止を、MCB 112 PTC サーミスター・カードから起動させます。(モーター加熱) 通常の動作は、MCB 112 が T-37 に 24 V の直流を印加した時と(モーターの温度が許容レベルに到達した時)、MCB 112 からのデジタル入力を無効にした時に再開されます。これが起こると、バス、デジタル I/O を介して、あるいは[RESET](再設定)を押すことで、再設定信号が送信されます。

**ALARM(警報) 72, 重故障**

トリップ・ロックによる安全停止。安全停止コマンドの予期しない組み合わせが発生しました。

- VLT PTC サーミスター・カードが X44/10 を起動させましたが、安全装置が起動していません。
- MCB 112 が、安全装置を使用する唯一のデバイスであり(5-19 端末 37 安全停止において [4] または [5] の選択によって指定)、安全装置を起動し、X44/10 を起動しない状態です。

**警告 73, 安全停止自動リスタート**

安全停止 自動再スタートが有効であるとき、モーターは不具合が解消されるとスタートします。

**ALARM(警報) 74, PTC サーミスタ**

ATEX オプションに関連した警報。PTC が作動していません。

**警報 75, PTC**

パラメーター値は、モーター運転中は調整できません。MCO プロファイルを例として、8-10 コント Mss 文タイムプロフに記入する前に、モーターを停止します。

**警告 76, 電源ユニット設定**

電力ユニットの要求された数が、アクティブな電力ユニットの検知数と一致しません。

**警告 77, 低電力モード**

周波数変換器が低電力モードで動作します(つまり、許容されたインバーターセクション数を下回る数)。周波数変換器が少ない数のインバーターと動作するように設定され、それが継続するときに、この警告が電力サイクル上で生成されます。

**ALARM(警報) 78, 追跡エラー**

設定値と実際の値の偏差が、4-35 追跡エラーで設定されている値を超えています。4-34 追跡エラー機能で機能を無効にするか、4-34 追跡エラー機能で警報/警告を選択します。負荷とモーター周辺の機構を調査し、モーター エンコーダーと周波数変換器との間におけるフィードバック接続を確認します。4-30 モーター・フィードバック損失機能においてモーター フィードバック機能を選択します。4-35 追跡エラーおよび 4-37 追跡エラーランピングにおいてトラッキング・エラーバンドを調整します。

**ALARM(警報) 79, 違法出力セクション構成**

スケーリングカードが不正なパーツ数、あるいは取り付けられていません。パワーカード上の MK102 コネクターの取り付けがされていません。

**ALARM(警報) 80, ドライブがデフォルト値に初期化されました**

パラメーター設定は、手動リセット後、デフォルト設定値に初期化されます。警報をクリアするには、ユニットをリセットします。

**ALARM(警報) 81, CSIV コラプト**

CSIV ファイルにシンタックスエラーがあります。

**ALARM(警報) 82, CSIV P エラー**

CSIV がパラメーターの開始に失敗。

**ALARM(警報) 83, 規定外オプション組合せ**  
取り付けたオプションとの間で互換性がありません。

**ALARM(警報) 84, 安全オプションなし**  
安全オプションは、一般リセットを適用しないで、削除されました。安全オプションを再接続します。

**警報 85、重故障 PB:**  
プロフィバス/プロフィセーフ・エラー:

**ALARM(警報) 88, オプション検出**  
オプションレイアウトの変更が検知されました。  
*14-89 Option Detection* が [0] 停止構成に設定され、オプションレイアウトが変更されました。

- 変更を適用するには、*14-89 Option Detection* でオプションレイアウトの変更を有効にしてください。
- 別の方法として、正しいオプション設定を回復してください。

**警告 89, 機械的ブレーキスライド**  
ホイストブレーキモニタは、モーター速度 > 10 RPM を検出しました。

**ALARM(警報) 90, フィードバック監視**  
エンコーダー/レゾルバー・オプションへの接続を確認し、最後には MCB 102 あるいは MCB 103 を取替えます。

**ALARM(警報) 91, アナログ 入力 54 の設定が不正**  
KTY センサーがアナログ入力端末 54 に接続されている場合には、スイッチ S202 を OFF 位置 (電圧入力) に設定する必要があります。

**警報 99、ローターがブロックされました**  
ローターがブロックされました。

**警告/警報 104, ミキシングファン不具合**  
ファンが動作していません。ファンモニターは、電源投入時あるいはミキシングファンがオンにされた時にファンが回転することをチェックします。ミキシングファンの故障は、*14-53* ファン・モニターによって警告あるいは警報として設定できます。

#### トラブルシューティング

警告/警報を戻すかどうかを決定するために周波数変換器へ供給されるサイクル電力。

**警告/警報 122、予期しないモーター回転。**  
モーターが予期しない回転をしています。モーター停止を必要とする機能を周波数変換器が実行しています(例えば、PM モーターの直流保留など)。

**警告 163, ATEX ETR cur.lim. 警告**  
周波数変換器が 50 秒よりも長く特性曲線を超過していません。警告は、許容熱過剰負荷の 83% で有効になり、65% で無効になります。

**ALARM(警報) 164, ATEX ETR cur.lim. 警報**  
特性曲線を越える動作が、600 秒中に 60 秒を超える場合、警報が起動して周波数変換器がトリップします。

**警告 165, ATEX ETR freq.lim. 警告**  
周波数変換器が、50 秒よりも長く、許容最小周波数で作動しています (*1-98 ATEX ETR interpol. points freq. [0]*)。

**ALARM(警報) 166, ATEX ETR freq.lim. 警報**  
周波数変換器が、600 秒間に 60 秒よりも長く、許容最小周波数で作動しました (*1-98 ATEX ETR interpol. points freq. [0]*)。

**ALARM(警報) 246, パワーカードの供給**  
この警報は、F フレーム周波数変換器向けです。警報 46 に相当します。警報ログの報告値は、どの電力モジュールが警報を生成したかを示します:

- 1 = 最も左のインバーターモジュール。
- 2 = F2 または F4 周波数変換器における中央のインバーターモジュール。
- 2 = F1 または F3 周波数変換器における右のインバーターモジュール。
- 3 = F2 または F4 周波数変換器における右のインバーターモジュール。
- 5 = 整流器モジュール

**警告 250, 新規スペア部品**  
周波数変換器の部品が交換されました。周波数変換器を通常動作の為にリセットしてください。

**警告 251, 新しいタイプコード**  
パワーカードまたは他の部品が交換され、タイプコードが変更されました。警告を解除して通常運転を再開するためにリセットしてください。

## 7.5 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
ディスプレイ 暗/機能無し	入力電力がない	表 4.5を参照	入力電源を確認します。
	ヒューズがないか、切れている、または遮断機がトリップしている。	ヒューズが切れてないか、遮断器がトリップしていないか、この表で確認します。	推奨事項に従います。
	LCPの電源が入っていない	LCPケーブルが正しく接続されているか、損傷がないか確認します。	不具合のあるLCPまたは接続ケーブルを交換します。
	コントロール電圧(端子12または50)またはコントロール端子のショートカット	端子12/13から20-39への24Vコントロール電圧供給、または端子50から55の10V供給を確認します。	端子を正しく配線します。
	LCPが間違っています(VLT® 2800または5000/6000/8000/FCDまたはFCMのLCP)		LCP 101 (部品番号 130B1124) または LCP 102 (部品番号 130B1107)のみご使用ください。
	間違ったコントラスト設定		[STATUS] (状態)と ▲/▼ を押して、コントラストを調整します。
	ディスプレイ (LCP) の不良	別のLCPを使用して検査してください。	不具合のあるLCPまたは接続ケーブルを交換します。
内部電圧供給の不具合またはSMPSに問題がある		代理店にお問い合わせください。	
表示が断続的です。	不適切なコントロール配線による過負荷電力供給(SMPS)または周波数変換器内の不具合	コントロール配線内の問題を解消するには、端子ブロックを外してすべてのコントロール配線を切断します。	ディスプレイにまだ問題があるときは、コントロール配線に問題があります。配線にショートや不適切な接続がないか確認します。ディスプレイが切れたままであるときは、ディスプレイが暗い場合の手順に従ってください。
モーターが動作しない	サービススイッチが開いているか、モーター接続がない	モーターが接続されており、接続が(サービススイッチまたはその他のデバイスにより)切断されていないことを確認します。	モーターを接続し、サービススイッチを確認します。
	24V DC オプションカードで主電源が供給されていない	ディスプレイが機能しているが出力がないときは、主電源が周波数変換器に適用されていることを確認します。	主電源を供給し、ユニットを動作させます。
	LCP 停止	[Off] (オフ)が押されているか確認します。	[Auto On] または [Hand On] (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)がない	端子18が正しく設定されているか 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 5-12 端末 27 デジタル入力 を確認します(デフォルト設定を使用)。	端子27で24Vを適用するか、この端子を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	速度指令信号を確認します: ローカル、リモート、また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? 最小速度指令信号がアクティブですか?	プログラムの正しい設定は 3-13 速度指令信号サイトを 確認します。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。



症状	考えられる原因	テスト	解決方法
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	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		この取扱説明書の 5.5 モーター回転を チェック中を参照してください。
モーターが最 大速度に達し ない	周波数リミットの設定が間違 っている	4-13 モーター速度上限 [RPM], 4-14 モーター速度上限 [Hz], および 4-19 最高出力周波数で出力制限を確認します。	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 6-0* アナログ I/O モードおよびパラメーター・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。閉ループ動作は、PID 設定を確認します。	パラメーター・グループ 1-6* Load- Depend. Setta の設定を確認します。閉 ループ動作についてはパラメーターグル ープ 20-0* フィードバックの設定を確認 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	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* モーター データ、1-3* 高度モーターデータ、およ び 1-5* 負荷独立における設定を確認し ます。設定
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。ランプ・ ダウン時間が短 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。ラン プ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 レーキおよび 3-0* 速度指令信号リミット を確認します。
電力ヒューズ が切れるか遮 断器がトリッ プする	相間が短絡	モーターまた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 損失の説明を参照してくださ い)	入力電力リード線をドライブの別の位置へ 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	モーターまたはモーター配線 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、モーターまたはモーター配線に問題 があります。モーターおよびモーター配 線を確認します。
	周波数変換器ユニットの問題	出力モーターリード線の位置を移動: U か ら V、V から W、W から U。	アンバランス・レグが同じ出力端子に発 生する場合、ユニットに問題があります。 代理店にお問い合わせください。

症状	考えられる原因	テスト	解決方法
周波数変換器の加速における問題	モーター・データが正しく入力されました。	警告や警報が発生した場合、をご覧ください。 モーター・データが正しく入力されていることをチェックします。	3-41 ランプ 1 立ち上がり時間でランプ時間を増加します。4-18 電流制限で電流制限を増加します。4-16 トルク制限モーター・モードでトルク制限を増加します。
周波数変換器の減速における問題	モーター・データが正しく入力されていません。	警告や警報が発生した場合、をご覧ください。 モーター・データが正しく入力されていることをチェックします。	3-42 ランプ 1 立ち下がり時間でランプダウン時間を増加します。2-17 過電圧コントロールで過電圧コントロールを有効にします。

表 7.7 トラブルシューティング

## 8 仕様

### 8.1 電気データ

#### 8.1.1 主電源 3x200~240V AC

タイプ指定	PK25	PK37	PK55	PK75	P1K1	P1K5	P2K2	P3K0	P3K7
シャフト出力 [kW] (代表値)	0.25	0.37	0.55	0.75	1.1	1.5	2.2	3.0	3.7
エンクロージャー IP20 (FC 301 のみ)	A1	A1	A1	A1	A1	A1	-	-	-
エンクロージャー IP20/IP21	A2	A2	A2	A2	A2	A2	A2	A3	A3
エンクロージャー IP55、IP66	A4/A5	A4/A5	A4/A5	A4/A5	A4/A5	A4/A5	A4/A5	A5	A5
<b>出力電流</b>									
定常 (3x200~240 V) [A]	1.8	2.4	3.5	4.6	6.6	7.5	10.6	12.5	16.7
断続 (3x200~240 V) [A]	2.9	3.8	5.6	7.4	10.6	12.0	17.0	20.0	26.7
定常 kVA (208 V AC) [kVA]	0.65	0.86	1.26	1.66	2.38	2.70	3.82	4.50	6.00
<b>最大入力電流</b>									
定常 (3x200~240 V) [A]	1.6	2.2	3.2	4.1	5.9	6.8	9.5	11.3	15.0
断続 (3x200~240 V) [A]	2.6	3.5	5.1	6.6	9.4	10.9	15.2	18.1	24.0
<b>追加仕様</b>									
主電源、モーター、ブレーキ、ロードシェア の最大ケーブル断面 <sup>4)</sup> [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])	4, 4, 4 (12, 12, 12) (最小 0.2(24))								
非接続状態での最大ケーブル断面 <sup>4)</sup> [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])	6, 4, 4 (10, 12, 12)								
定格最大負荷における推定電力損失 [W] <sup>3)</sup>	21	29	42	54	63	82	116	155	185
効率 <sup>2)</sup>	0.94	0.94	0.95	0.95	0.96	0.96	0.96	0.96	0.96

表 8.1 主電源 3x200-240 V AC、PK25-P3K7

タイプ指定	P5K5		P7K5		P11K	
	HO (高負荷)	いいえ	HO (高負荷)	いいえ	HO (高負荷)	いいえ
高 / 通常負荷 <sup>1)</sup>						
シャフト出力 [kW] (代表値)	5.5	7.5	7.5	11	11	15
エンクロージャー IP20	B3		B3		B4	
エンクロージャー IP21、IP55、IP66	B1		B1		B2	
<b>出力電流</b>						
定常 (3x200~240 V) [A]	24.2	30.8	30.8	46.2	46.2	59.4
断続 (60 秒過負荷) (3x200-240 V) [A]	38.7	33.9	49.3	50.8	73.9	65.3
定常 kVA (208 V AC) [kVA]	8.7	11.1	11.1	16.6	16.6	21.4
<b>最大入力電流</b>						
定常 (3x200~240 V) [A]	22.0	28.0	28.0	42.0	42.0	54.0
断続 (60 秒過負荷) (3x200-240 V) [A]	35.2	30.8	44.8	46.2	67.2	59.4
<b>追加仕様</b>						
主電源、ブレーキ、モーター、ロードシェアの IP20 最大ケーブル断面 <sup>4)</sup> [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])	10, 10, - (8, 8, -)		10, 10, - (8, 8, -)		35, -, - (2, -, -)	
主電源、ブレーキ、モーター、ロードシェアの IP21 最大ケーブル断面 <sup>4)</sup> [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])	16, 10, 16 (6, 8, 6)		16, 10, 16 (6, 8, 6)		35, -, - (2, -, -)	
モーターの IP21 最大ケーブル断面 <sup>4)</sup> [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])	10, 10, - (8, 8, -)		10, 10, - (8, 8, -)		35, 25, 25 (2, 4, 4)	
非接続状態での最大ケーブル断面 <sup>4)</sup> [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])	16, 10, 10 (6, 8, 8)					
定格最大負荷における推定電力損失 [W] <sup>3)</sup>	239	310	371	514	463	602
効率 <sup>2)</sup>	0.96		0.96		0.96	

表 8.2 主電源 3x200-240 V AC、P5K5-P11K

タイプ指定	P15K		P18K		P22K		P30K		P37K	
	HO (高負荷)	いいえ	HO (高負荷)	いいえ	HO (高負荷)	いいえ	HO (高負荷)	いいえ	HO (高負荷)	いいえ
高 / 通常負荷 <sup>1)</sup>										
シャフト出力 [kW] (代表値)	15	18.5	18.5	22	22	30	30	37	37	45
エンクロージャー IP20	B4		C3		C3		C4		C4	
エンクロージャー IP21、IP55、IP66	C1		C1		C1		C2		C2	
<b>出力電流</b>										
定常 (3x200~240 V) [A]	59.4	74.8	74.8	88.0	88.0	115	115	143	143	170
断続 (60 秒過負荷) (3x200-240 V) [A]	89.1	82.3	112	96.8	132	127	173	157	215	187
定常 kVA (208 V AC) [kVA]	21.4	26.9	26.9	31.7	31.7	41.4	41.4	51.5	51.5	61.2
<b>最大入力電流</b>										
定常 (3x200~240 V) [A]	54.0	68.0	68.0	80.0	80.0	104	104	130	130	154
断続 (60 秒過負荷) (3x200-240 V) [A]	81.0	74.8	102	88.0	120	114	156	143	195	169
<b>追加仕様</b>										
主電源、ブレーキ、モーター、ロードシェアの IP20 最大ケーブル断面 <sup>4)</sup> [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])	35 (2)		50 (1)		50 (1)		150 (300MCM)		150 (300MCM)	
主電源とモーターの IP21、IP55、IP66 最大ケーブル断面 <sup>4)</sup> [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])	50 (1)		50 (1)		50 (1)		150 (300MCM)		150 (300MCM)	
ブレーキとロードシェアの IP21、IP55、IP66 最大ケーブル断面 <sup>4)</sup> [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])	50 (1)		50 (1)		50 (1)		95 (3/0)		95 (3/0)	
非接続状態での最大ケーブル断面 <sup>4)</sup> [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])	50, 35, 35 (1, 2, 2)						95, 70, 70 (3/0, 2/0, 2/0)		185, 150, 120 (350MCM, 300MCM, 4/0)	
定格最大負荷における推定電力損失 [W] <sup>3)</sup>	624	737	740	845	874	1140	1143	1353	1400	1636
効率 <sup>2)</sup>	0.96		0.97		0.97		0.97		0.97	

表 8.3 主電源 3x200-240 V AC、P15K-P37K

## 8.1.2 主電源 3x380~500 V AC

タイプ指定	PK37	PK55	PK75	P1K1	P1K5	P2K2	P3K0	P4K0	P5K5	P7K5
シャフト出力 [kW] (代表値)	0.37	0.55	0.75	1.1	1.5	2.2	3.0	4.0	5.5	7.5
エンクロージャ IP20 (FC 301 のみ)	A1	A1	A1	A1	A1	–	–	–	–	–
エンクロージャ IP20/IP21	A2	A2	A2	A2	A2	A2	A2	A2	A3	A3
エンクロージャ IP55、IP66	A4/A5	A4/A5	A4/A5	A4/A5	A4/A5	A4/A5	A4/A5	A4/A5	A5	A5
<b>出力電流 高過負荷 160%で1 分間</b>										
シャフト出力[kW]	0.37	0.55	0.75	1.1	1.5	2.2	3	4	5.5	7.5
定常(3x380~440 V) [A]	1.3	1.8	2.4	3.0	4.1	5.6	7.2	10	13	16
断続(3x380~440 V) [A]	2.1	2.9	3.8	4.8	6.6	9.0	11.5	16	20.8	25.6
定常(3x441~500 V) [A]	1.2	1.6	2.1	2.7	3.4	4.8	6.3	8.2	11	14.5
断続(3x441~500 V) [A]	1.9	2.6	3.4	4.3	5.4	7.7	10.1	13.1	17.6	23.2
定常 kVA(400 V AC) [kVA]	0.9	1.3	1.7	2.1	2.8	3.9	5.0	6.9	9.0	11
定常 kVA(460 V AC) [kVA]	0.9	1.3	1.7	2.4	2.7	3.8	5.0	6.5	8.8	11.6
<b>最大入力電流</b>										
定常(3x380~440 V) [A]	1.2	1.6	2.2	2.7	3.7	5.0	6.5	9.0	11.7	14.4
断続(3x380~440 V) [A]	1.9	2.6	3.5	4.3	5.9	8.0	10.4	14.4	18.7	23
定常(3x441~500 V) [A]	1.0	1.4	1.9	2.7	3.1	4.3	5.7	7.4	9.9	13
断続(3x441~500 V) [A]	1.6	2.2	3.0	4.3	5.0	6.9	9.1	11.8	15.8	20.8
<b>追加仕様</b>										
主電源、モーター、ブレーキ、ロードシェアの IP20、IP21 最大ケーブル断面 <sup>4)</sup> [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])	4, 4, 4 (12, 12, 12) (最小 0.2(24))									
主電源、モーター、ブレーキ、ロードシェアの IP55、IP66 最大ケーブル断面 <sup>4)</sup> [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])	4, 4, 4 (12, 12, 12)									
非接続状態での最大ケーブル断面 <sup>4)</sup> [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])	6, 4, 4 (10, 12, 12)									
定格最大負荷における推定電力損失 [W] <sup>3)</sup>	35	42	46	58	62	88	116	124	187	255
効率 <sup>2)</sup>	0.93	0.95	0.96	0.96	0.97	0.97	0.97	0.97	0.97	0.97

表 8.4 主電源 3x380~500 V AC (FC 302)、3x380~480 V AC (FC 301)、PK37~P7K5

タイプ指定	P11K		P15K		P18K		P22K	
	HO (高負荷)	いいえ	HO (高負荷)	いいえ	HO (高負荷)	いいえ	HO (高負荷)	いいえ
高 / 通常負荷 <sup>1)</sup>								
シャフト出力 [kW] (代表値)	11	15	15	18.5	18.5	22.0	22.0	30.0
エンクロージャー IP20	B3		B3		B4		B4	
エンクロージャー IP21	B1		B1		B2		B2	
エンクロージャー IP55、IP66	B1		B1		B2		B2	
<b>出力電流</b>								
定常 (3x380~440 V) [A]	24	32	32	37.5	37.5	44	44	61
断続 (60 秒過負荷) (3x380~440 V) [A]	38.4	35.2	51.2	41.3	60	48.4	70.4	67.1
定常 (3x441~500 V) [A]	21	27	27	34	34	40	40	52
断続 (60 秒 過負荷) (3x441~500 V) [A]	33.6	29.7	43.2	37.4	54.4	44	64	57.2
定常 kVA (400 V AC) [kVA]	16.6	22.2	22.2	26	26	30.5	30.5	42.3
定常 kVA (460 V AC) [kVA]		21.5		27.1		31.9		41.4
<b>最大入力電流</b>								
定常 (3x380~440 V) [A]	22	29	29	34	34	40	40	55
断続 (60 秒 過負荷) (3x380~440 V) [A]	35.2	31.9	46.4	37.4	54.4	44	64	60.5
定常 (3x441~500 V) [A]	19	25	25	31	31	36	36	47
断続 (60 秒 過負荷) (3x441~500 V) [A]	30.4	27.5	40	34.1	49.6	39.6	57.6	51.7
<b>追加仕様</b>								
主電源、モーター、ブレーキ、ロードシェアの IP21、IP55、IP66 最大ケーブル断面 <sup>4)</sup> [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])	16, 10, 16 (6, 8, 6)		16, 10, 16 (6, 8, 6)		35, -, -(2, -, -)		35, -, -(2, -, -)	
モーターの IP21、IP55、IP66 最大ケーブル断面 <sup>4)</sup> [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])	10, 10, - (8, 8, -)		10, 10, - (8, 8, -)		35, 25, 25 (2, 4, 4)		35, 25, 25 (2, 4, 4)	
主電源、ブレーキ、モーター、ロードシェアの IP20 最大ケーブル断面 <sup>4)</sup> [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])	10, 10, - (8, 8, -)		10, 10, - (8, 8, -)		35, -, -(2, -, -)		35, -, -(2, -, -)	
非接続状態での最大ケーブル断面 <sup>4)</sup> [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])	16, 10, 10 (6, 8, 8)							
定格最大負荷における推定電力損失 [W] <sup>3)</sup>	291	392	379	465	444	525	547	739
効率 <sup>2)</sup>	0.98		0.98		0.98		0.98	

表 8.5 主電源 3x380-500 V AC (FC 302)、3x380-480 V AC (FC 301)、P11K-P22K

タイプ指定	P30K		P37K		P45K		P55K		P75K	
高 / 通常負荷 <sup>1)</sup>	HO (高負荷)	いいえ	HO (高負荷)	いいえ	HO (高負荷)	いいえ	HO (高負荷)	いいえ	HO (高負荷)	いいえ
シャフト出力 [kW] (代表値)	30	37	37	45	45	55	55	75	75	90
エンクロージャー IP21	C1		C1		C1		C2		C2	
エンクロージャー IP20	B4		C3		C3		C4		C4	
エンクロージャー IP55、IP66	C1		C1		C1		C2		C2	
<b>出力電流</b>										
定常 (3x380~440 V) [A]	61	73	73	90	90	106	106	147	147	177
断続 (60 秒 過負荷) (3x380~440 V) [A]	91.5	80.3	110	99	135	117	159	162	221	195
定常 (3x441~500 V) [A]	52	65	65	80	80	105	105	130	130	160
断続 (60 秒 過負荷) (3x441~500 V) [A]	78	71.5	97.5	88	120	116	158	143	195	176
定常 kVA (400 V AC) [kVA]	42.3	50.6	50.6	62.4	62.4	73.4	73.4	102	102	123
定常 kVA (460 V AC) [kVA]		51.8		63.7		83.7		104		128
<b>最大入力電流</b>										
定常 (3x380~440 V) [A]	55	66	66	82	82	96	96	133	133	161
断続 (60 秒過負荷) (3x380~440 V) [A]	82.5	72.6	99	90.2	123	106	144	146	200	177
定常 (3x441~500 V) [A]	47	59	59	73	73	95	95	118	118	145
断続 (60 秒過負荷) (3x441~500 V) [A]	70.5	64.9	88.5	80.3	110	105	143	130	177	160
<b>追加仕様</b>										
主電源、モーターの IP20 最大ケーブル断面 [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])	35 (2)		50 (1)		50 (1)		150 (300 MCM)		150 (300 MCM)	
ブレーキ、ロードシェアの IP20 最大ケーブル断面 [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])	35 (2)		50 (1)		50 (1)		95 (4/0)		95 (4/0)	
主電源とモーターの IP21、IP55、IP66 最大ケーブル断面 [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])	50 (1)		50 (1)		50 (1)		150 (300 MCM)		150 (300MCM)	
ブレーキとロードシェアの IP21、IP55、IP66 最大ケーブル断面 [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])	50 (1)		50 (1)		50 (1)		95 (3/0)		95 (3/0)	
主電源非接続状態での最大ケーブル断面 <sup>4)</sup> [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])			50, 35, 35 (1, 2, 2)				95, 70, 70 (3/0, 2/0, 2/0)		185、150、120 (350MCM、300MCM、4/0)	
最大負荷の推定電力損失 [W] <sup>3)</sup>	570	698	697	843	891	1083	1022	1384	1232	1474
効率 <sup>2)</sup>	0.98		0.98		0.98		0.98		0.99	

表 8.6 主電源 3x380-500 V AC (FC 302)、3x380-480 V AC (FC 301)、P30K-P75K

## 8.1.3 主電源 3x525~600 V AC (FC 302 のみ)

タイプ指定	PK75	P1K1	P1K5	P2K2	P3K0	P4K0	P5K5	P7K5
シャフト出力 [kW] (代表値)	0.75	1.1	1.5	2.2	3	4	5.5	7.5
エンクロージャー IP20、IP21	A3	A3	A3	A3	A3	A3	A3	A3
エンクロージャー IP55	A5	A5	A5	A5	A5	A5	A5	A5
<b>出力電流</b>								
定常 (3x525-550 V) [A]	1.8	2.6	2.9	4.1	5.2	6.4	9.5	11.5
断続 (3x525-550 V) [A]	2.9	4.2	4.6	6.6	8.3	10.2	15.2	18.4
定常 (3x551~600 V) [A]	1.7	2.4	2.7	3.9	4.9	6.1	9.0	11.0
断続 (3x551~600 V) [A]	2.7	3.8	4.3	6.2	7.8	9.8	14.4	17.6
定常 kVA (525 V AC) [kVA]	1.7	2.5	2.8	3.9	5.0	6.1	9.0	11.0
定常 kVA (575 V AC) [kVA]	1.7	2.4	2.7	3.9	4.9	6.1	9.0	11.0
<b>最大入力電流</b>								
定常 (3x525~600 V) [A]	1.7	2.4	2.7	4.1	5.2	5.8	8.6	10.4
断続 (3x525~600 V) [A]	2.7	3.8	4.3	6.6	8.3	9.3	13.8	16.6
<b>追加仕様</b>								
主電源、モーター、ブレーキ、ロードシェアの 最大ケーブル断面 <sup>4)</sup> [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])	4, 4, 4 (12, 12, 12) (最小 0.2(24))							
非接続状態での最大ケーブル断面 <sup>4)</sup> [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])	6, 4, 4 (10, 12, 12)							
定格最大負荷における推定電力損失 [W] <sup>3)</sup>	35	50	65	92	122	145	195	261
効率 <sup>2)</sup>	0.97	0.97	0.97	0.97	0.97	0.97	0.97	0.97

表 8.7 主電源 3x525-600 V AC (FC 302 のみ)、PK75-P7K5



タイプ指定	P11K		P15K		P18K		P22K		P30K	
高 / 通常負荷 <sup>1)</sup>	HO (高負荷)	いいえ	HO (高負荷)	いいえ	HO (高負荷)	いいえ	HO (高負荷)	いいえ	HO (高負荷)	いいえ
シャフト出力 [kW] (代表値)	11	15	15	18.5	18.5	22	22	30	30	37
エンクロージャー IP20	B3		B3		B4		B4		B4	
エンクロージャー IP21、IP55、IP66	B1		B1		B2		B2		C1	
<b>出力電流</b>										
定常 (3x525-550 V) [A]	19	23	23	28	28	36	36	43	43	54
断続 (3x525-550 V) [A]	30	25	37	31	45	40	58	47	65	59
定常 (3x551~600 V) [A]	18	22	22	27	27	34	34	41	41	52
断続 (3x551~600 V) [A]	29	24	35	30	43	37	54	45	62	57
定常 kVA (550 V AC) [kVA]	18.1	21.9	21.9	26.7	26.7	34.3	34.3	41.0	41.0	51.4
定常 kVA (575 V AC) [kVA]	17.9	21.9	21.9	26.9	26.9	33.9	33.9	40.8	40.8	51.8
<b>最大入力電流</b>										
定常 550V 時 [A]	17.2	20.9	20.9	25.4	25.4	32.7	32.7	39	39	49
断続 550V 時 [A]	28	23	33	28	41	36	52	43	59	54
定常 575V 時 [A]	16	20	20	24	24	31	31	37	37	47
断続 575 V 時 [A]	26	22	32	27	39	34	50	41	56	52
<b>追加仕様</b>										
主電源、ブレーキ、モーター、ロードシエアの IP20 最大ケーブル断面 <sup>4)</sup> [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])	10, 10, - (8, 8, -)		10, 10, - (8, 8, -)		35, -, - (2, -, -)		35, -, - (2, -, -)		35, -, - (2, -, -)	
主電源、モーター、ブレーキ、ロードシエアの IP21、IP55、IP66 最大ケーブル断面 <sup>4)</sup> [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])	16, 10, 10 (6, 8, 8)		16, 10, 10 (6, 8, 8)		35, -, - (2, -, -)		35, -, - (2, -, -)		50, -, - (1, -, -)	
モーターの IP21、IP55、IP66 最大ケーブル断面 <sup>4)</sup> [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])	10, 10, - (8, 8, -)		10, 10, - (8, 8, -)		35, 25, 25 (2, 4, 4)		35, 25, 25 (2, 4, 4)		50, -, - (1, -, -)	
非接続状態での最大ケーブル断面 <sup>4)</sup> [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])	16, 10, 10 (6, 8, 8)								50, 35, 35 (1, 2, 2)	
最大負荷の推定電力損失 [W] <sup>3)</sup>	220	300	300	370	370	440	440	600	600	740
効率 <sup>2)</sup>	0.98		0.98		0.98		0.98		0.98	

表 8.8 主電源 3x525-600 V AC (FC 302 のみ)、P11K-P30K

タイプ指定	P37K		P45K		P55K		P75K	
高 / 通常負荷 <sup>1)</sup>	HO (高負荷)	いいえ	HO (高負荷)	いいえ	HO (高負荷)	いいえ	HO (高負荷)	いいえ
シャフト出力 [kW] (代表値)	37	45	45	55	55	75	75	90
エンクロージャー IP20	C3	C3	C3		C4		C4	
エンクロージャー IP21、IP55、IP66	C1	C1	C1		C2		C2	
<b>出力電流</b>								
定常 (3x525-550 V) [A]	54	65	65	87	87	105	105	137
断続 (3x525-550 V) [A]	81	72	98	96	131	116	158	151
定常 (3x551~600 V) [A]	52	62	62	83	83	100	100	131
断続 (3x551~600 V) [A]	78	68	93	91	125	110	150	144
定常 kVA (550 V AC) [kVA]	51.4	61.9	61.9	82.9	82.9	100.0	100.0	130.5
定常 kVA (575 V AC) [kVA]	51.8	61.7	61.7	82.7	82.7	99.6	99.6	130.5
<b>最大入力電流</b>								
定常 550V 時 [A]	49	59	59	78.9	78.9	95.3	95.3	124.3
断続 550V 時 [A]	74	65	89	87	118	105	143	137
定常 575V 時 [A]	47	56	56	75	75	91	91	119
断続 575 V 時 [A]	70	62	85	83	113	100	137	131
<b>追加仕様</b>								
主電源、モーターの IP20 最大ケーブル断面 [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])	50 (1)				150 (300 MCM)			
ブレーキ、ロードシェアの IP20 最大ケーブル断面 [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])	50 (1)				95 (4/0)			
主電源とモーターの IP21、IP55、IP66 最大ケーブル断面 [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])	50 (1)				150 (300 MCM)			
ブレーキとロードシェアの IP21、IP55、IP66 最大ケーブル断面 [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])	50 (1)				95 (4/0)			
主電源非接続状態での最大ケーブル断面 <sup>4)</sup> [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])	50, 35, 35 (1, 2, 2)				95, 70, 70 (3/0, 2/0, 2/0)		185、150、120 (350MCM、300MCM、 4/0)	
定格最大負荷における推定電力損失 [W] <sup>3)</sup>	740	900	900	1100	1100	1500	1500	1800
効率 <sup>2)</sup>	0.98		0.98		0.98		0.98	

表 8.9 主電源 3x525-600 V AC (FC 302 のみ)、P37K-P75K

## 8.1.4 主電源 3x525-690 V AC (FC 302 のみ)

タイプ指定	P1K1	P1K5	P2K2	P3K0	P4K0	P5K5	P7K5
高 / 通常負荷 <sup>1)</sup>	HO/NO	HO/NO	HO/NO	HO/NO	HO/NO	HO/NO	HO/NO
シャフト出力 (kW) (代表値)	1.1	1.5	2.2	3.0	4.0	5.5	7.5
エンクロージャ IP20	A3	A3	A3	A3	A3	A3	A3
<b>出力電流</b>							
定常 (3x525-550V) [A]	2.1	2.7	3.9	4.9	6.1	9.0	11.0
断続 (3x525-550V) [A]	3.4	4.3	6.2	7.8	9.8	14.4	17.6
定常 (3x551-690V) [A]	1.6	2.2	3.2	4.5	5.5	7.5	10.0
断続 (3x551-690V) [A]	2.6	3.5	5.1	7.2	8.8	12.0	16.0
定常 KVA 525 V AC	1.9	2.5	3.5	4.5	5.5	8.2	10.0
定常 KVA 690 V AC	1.9	2.6	3.8	5.4	6.6	9.0	12.0
<b>最大入力電流</b>							
定常 (3x525-550V) [A]	1.9	2.4	3.5	4.4	5.5	8.1	9.9
断続 (3x525-550V) [A]	3.0	3.9	5.6	7.0	8.8	12.9	15.8
定常 (3x551-690V) [A]	1.4	2.0	2.9	4.0	4.9	6.7	9.0
断続 (3x551-690V) [A]	2.3	3.2	4.6	6.5	7.9	10.8	14.4
<b>追加仕様</b>							
主電源、モーター、ブレーキ、ロードシェアの最大ケーブル断面 <sup>4)</sup> [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])	4, 4, 4 (12, 12, 12) (最小 0.2 (24))						
非接続状態での最大ケーブル断面 <sup>4)</sup> [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])	6, 4, 4 (10, 12, 12)						
定格最大負荷における推定電力損失 (W) <sup>3)</sup>	44	60	88	120	160	220	300
効率 <sup>2)</sup>	0.96	0.96	0.96	0.96	0.96	0.96	0.96

表 8.10 A3 エンクロージャ、主電源 3x525-690 V AC IP20/保護シャーシ、P1K1-P7K5

タイプ指定	P11K		P15K		P18K		P22K	
	HO (高負荷)	いいえ	HO (高負荷)	いいえ	HO (高負荷)	いいえ	HO (高負荷)	いいえ
高 / 通常負荷 <sup>1)</sup>								
550 V [kW]における代表的シャフト出力	7.5	11	11	15	15	18.5	18.5	22
690 V [kW]における代表的シャフト出力	11	15	15	18.5	18.5	22	22	30
エンクロージャ IP20	B4		B4		B4		B4	
エンクロージャ IP21, IP55	B2		B2		B2		B2	
<b>出力電流</b>								
定常 (3x525-550V) [A]	14.0	19.0	19.0	23.0	23.0	28.0	28.0	36.0
断続 (60 秒過負荷) (3x525-550V) [A]	22.4	20.9	30.4	25.3	36.8	30.8	44.8	39.6
定常 (3x551-690V) [A]	13.0	18.0	18.0	22.0	22.0	27.0	27.0	34.0
断続 (60 秒過負荷) (3x551-690V) [A]	20.8	19.8	28.8	24.2	35.2	29.7	43.2	37.4
定常 KVA (at 550 V) [KVA]	13.3	18.1	18.1	21.9	21.9	26.7	26.7	34.3
定常 KVA (at 690 V AC) [KVA]	15.5	21.5	21.5	26.3	26.3	32.3	32.3	40.6
<b>最大入力電流</b>								
定常 (550 V) (A)	15.0	19.5	19.5	24.0	24.0	29.0	29.0	36.0
断続 (60 秒過負荷) (550 V) (A)	23.2	21.5	31.2	26.4	38.4	31.9	46.4	39.6
定常 (690 V) (A)	14.5	19.5	19.5	24.0	24.0	29.0	29.0	36.0
断続 (60 秒過負荷) (690 V) (A)	23.2	21.5	31.2	26.4	38.4	31.9	46.4	39.6
<b>追加仕様</b>								
主電源、モーター、ロードシェア、ブレーキの最大ケーブル断面 <sup>4)</sup> [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])	35, 25, 25 (2, 4, 4)							
主電源非接続状態での最大ケーブル断面 <sup>4)</sup> [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])	16, 10, 10 (6, 8, 8)							
定格最大負荷における推定電力損失 (W) <sup>3)</sup>	150	220	220	300	300	370	370	440
効率 <sup>2)</sup>	0.98		0.98		0.98		0.98	

表 8.11 B2/B4 エンクロージャ、主電源 3x525-690 V AC IP20/IP21/IP55 - シャーシ/NEMA 1/NEMA 12 (FC 302 のみ)、P11K-P22K

タイプ指定	P30K		P37K		P45K		P55K		P75K	
高 / 通常負荷 <sup>1)</sup>	HO (高負荷)	いいえ	HO (高負荷)	いいえ	HO (高負荷)	いいえ	HO (高負荷)	いいえ	HO (高負荷)	いいえ
550 V [kW]における代表的シャフト出力	22	30	30	37	37	45	45	55	50	75
690 V [kW]における代表的シャフト出力	30	37	37	45	45	55	55	75	75	90
エンクロージャー IP20	B4		C3		C3		D3h		D3h	
エンクロージャー IP21, IP55	C2		C2		C2		C2		C2	
<b>出力電流</b>										
定常 (3x525-550V) [A]	36.0	43.0	43.0	54.0	54.0	65.0	65.0	87.0	87.0	105
断続 (60秒過負荷) (3x525-550V) [A]	54.0	47.3	64.5	59.4	81.0	71.5	97.5	95.7	130.5	115.5
定常 (3x551-690V) [A]	34.0	41.0	41.0	52.0	52.0	62.0	62.0	83.0	83.0	100
断続 (60秒過負荷) (3x551-690V) [A]	51.0	45.1	61.5	57.2	78.0	68.2	93.0	91.3	124.5	110
定常 KVA (at 550 V AC) [KVA]	34.3	41.0	41.0	51.4	51.4	61.9	61.9	82.9	82.9	100
定常 KVA (at 690 V AC) [KVA]	40.6	49.0	49.0	62.1	62.1	74.1	74.1	99.2	99.2	119.5
<b>最大入力電流</b>										
定常 (550 V) [A]	36.0	49.0	49.0	59.0	59.0	71.0	71.0	87.0	87.0	99.0
断続 (60秒過負荷) (550 V) [A]	54.0	53.9	72.0	64.9	87.0	78.1	105.0	95.7	129	108.9
定常 (690 V) [A]	36.0	48.0	48.0	58.0	58.0	70.0	70.0	86.0	-	-
断続 (60秒過負荷) (690 V) [A]	54.0	52.8	72.0	63.8	87.0	77.0	105	94.6	-	-
<b>追加仕様</b>										
主電源、モーターの最大ケーブル断面 [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])	150 (300 MCM)									
ロードシェア、ブレーキの最大ケーブル断面 [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])	95 (3/0)									
主電源非接続状態での最大ケーブル断面 <sup>4)</sup> [mm <sup>2</sup> ] ([AWG])	95, 70, 70 (3/0, 2/0, 2/0)						185, 150, 120 (350MCM、 300MCM、4/0)		-	
最大負荷の推定電力損失 [W] <sup>3)</sup>	600	740	740	900	900	1100	1100	1500	1500	1800
効率 <sup>2)</sup>	0,98		0,98		0,98		0,98		0,98	

表 8.12 B4、C2、C3 エンクロージャー、主電源 3x525-690 V AC IP20/IP21/IP55 - シャーン/NEMA1/NEMA 12 (FC 302のみ)、P30K-P75K

最大フューズ定格は 8.7 フューズと遮断器を参照してください。

- 1) 高過負荷 = 60 秒間で 150%または 160%のトルク。通常過負荷 = 60 秒間で 110%のトルク。
- 2) 定格負荷および定格周波数にて、5 m のシールドされたモーター・ケーブルを使用して測定されます。
- 3) 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係する公差)。値はモーター効率 (eff2/eff3 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も増大し、その逆も成り立ちます。  
デフォルト設定と比較すると、スイッチ周波数が増加している場合には、電力損失が顕著に上昇している可能性があります。LCP および代表的なコントロール・カード消費電力が含まれます。その他のオプションおよび顧客負荷で損失が 30W 増える場合があります。(しかし、全負荷でのコントロール・カードあるいはスロット A またはスロット B それぞれのオプションでの代表値はわずか 4W です)。  
測定は最新の装置を使用して行いますが、ある程度の不確かさを見込んでおく必要があります (± 5%)。
- 4) 最大ケーブル断面積の三つの値は、単芯、剛性ワイヤおよびスリーブ付き剛性ワイヤの各々に対応します。

## 8.2 主電源

## 主電源

電源供給端子 (6-パルス)	L1, L2, L3
電源供給端子 (12-パルス)	L1-1、L2-1、L3-1、L1-2、L2-2、L3-2
供給電圧	200-240 V $\pm 10\%$
供給電圧	FC 301: 380-480 V/FC 302: 380-500 V $\pm 10\%$
供給電圧	FC 302: 525-600 V $\pm 10\%$
供給電圧	FC 302: 525-690 V $\pm 10\%$

## 主電源電圧低 / 主電源降下:

電源電圧低下または主電源損失の間、周波数変換器は、中間回路電圧が最低停止レベルに落ちるまで稼働します。それは通常、FCの最低定格供給電圧の15%降下時となります。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始動や最大トルクは期待できません。

供給周波数	50/60 Hz $\pm 5\%$
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 ( $\lambda$ )	$\geq 0.9$ 定格負荷での公称値
変位力率 ( $\cos \phi$ )	単一に近似 ( $> 0.98$ )
入力点スイッチング電源 L1、L2、L3 (電源投入) $\leq 7.5$ kW	最大 2 回/分
入力点スイッチング電源 L1、L2、L3 (電源投入) 11~75 kW	最大 1 回/分
入力点スイッチング電源 L1、L2、L3 (電源投入) $\geq 90$ kW	最大 1 回/2 分
EN60664-1 に準じた環境	過電圧カテゴリー III/汚染度 2

ユニットは、100,000 RMS 対称アンペア以下を最高 240/500/600/690 V で流すことができる回路での使用に適しています。

## 8.3 モーター出力とモーターデータ

モーター出力 (U、V、W<sup>1)</sup>)

出力電圧	供給電圧の 0~100%
出力周波数	0~590 Hz
磁束モードでの出力周波数	0~300 Hz
出力側スイッチング	無制限
ランプ時間	0.01-3600 秒

## トルク特性

始動トルク (一定トルク)	60 秒間 <sup>1)</sup> で最大 160%、10 分で 1 回。
始動 / 過負荷トルク (可変トルク)	0.5 秒間 <sup>1)</sup> まで最大 110%、10 分で 1 回。
FLUX のトルク上昇時間 (5kHz f <sub>sw</sub> 用)	1 ms
VVC <sup>plus</sup> のトルク上昇時間 (f <sub>sw</sub> とは別)	10 ms

<sup>1)</sup> 割合は、公称トルクに関連しています。

<sup>2)</sup> トルク応答時間は、アプリケーションおよび負荷によって異なりますが、一般的に、0 から基準に対するトルクステップは、4~5 x トルク上昇時間になります。

## 8.4 周囲条件

## 環境

エンクロージャー	IP20/シャーシ、IP21/タイプ 1、IP55/タイプ 12、IP66/タイプ 4X
振動テスト	1.0 g
最大 THVD	10%
最大相対湿度	5%~93% (IEC 721-3-3; クラス 3K3 (非結露) 運転中)
劣悪な環境 (IEC 60068-2-43) H <sub>2</sub> S テスト	クラス Kd
周囲温度 <sup>1)</sup>	最高 50 °C (24 時間平均最高 45 °C)
フルスケール動作時の最低周囲温度	0 °C
性能低下時の最低周囲温度	- 10 °C
保管/輸送時の温度	-25 から +65/70 °C
最大海拔高度 (定格低減なし)	1000 m

高度が高い場合の定格値の低減については、デザインガイドの特殊条件を参照してください。

EMC 規格、放射	EN 61800-3
EMC 規格、耐性	EN 61800-3

デザインガイドの特殊条件を参照してください。

<sup>1)</sup> 周囲温度が高い場合の定格値の低減については、デザインガイドの特殊条件を参照してください。

8

## 8.5 ケーブル仕様

ケーブル長とコントロール・ケーブルの断面積<sup>1)</sup>

モーター・ケーブル最大長、シールド済み	150 m
モーター・ケーブル最大長、シールドなし	300 m
コントロール端子への最大断面積(ケーブル端スリーブのないフレキシブル / 剛性ワイヤ)	1.5 mm <sup>2</sup> /16 AWG
コントロール端子への最大断面積(ケーブル端スリーブのないフレキシブルワイヤ)	1 mm <sup>2</sup> /18 AWG
コントロール端子への最大断面積(ケーブル端スリーブ、カラー付きフレキシブルワイヤ)	0.5 mm <sup>2</sup> /20 AWG
コントロール端子の最小断面積	0.25 mm <sup>2</sup> /24 AWG

<sup>1)</sup> 電力ケーブルについては、8.1 電気データの電氣的データ表を参照してください。

## 8.6 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

プログラマブル・デジタル入力	FC 301: 4 (5) <sup>1)</sup> /FC 302: 4 (6) <sup>1)</sup>
端子番号	18, 19, 27 <sup>1)</sup> , 29 <sup>1)</sup> , 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 直流
電圧レベル、論理 '1' PNP	> 10 V 直流
電圧レベル、論理 '0' NPN <sup>2)</sup>	> 19 V DC
電圧レベル、論理 '1' NPN <sup>2)</sup>	< 14 V 直流
入力の最大電圧	28 V DC
パルス周波数範囲	0 ~110 kHz
(デューティ・サイクル) 最小パルス幅	4.5 ms
入力抵抗、R <sub>i</sub>	約 4 kΩ

安全停止端子 37<sup>3, 4)</sup> (端子 37 は、固定 PNP 論理)

電圧レベル	24 V 直流 24 V 直流
電圧レベル、論理 '0' PNP	< 4 V DC
電圧レベル、論理 '1' PNP	> 20 V DC
入力の最大電圧	28 V DC
24 V の入力電流(代表値)	50 mA rms
20 V の入力電流(代表値)	60 mA rms
入力キャパシタンス	400 nF

全てのデジタル入力は供給電圧(PELV)などの高電圧端子から電気絶縁されます。

1) 端子 27 と 29 は出力としてもプログラムできます。

2) ただし、安全停止入力端子 37 は除きます。

3) 端子 37 と 安全停止についてはを参照してください。

4) 安全停止と組み合わせて、DC コイルを内側に装備するコンタクタを使用する際、コンタクタをオフにしたときの電流の戻り経路を確保することが大切です。これは、コイルにフリーホイールダイオード(または、反応時間が短い 30 あるいは 50 V MOV)を使用することで可能になります。通常、接触器にはこのダイオードが付属しています。

アナログ入力

アナログ入力の数	2
端子番号	53, 54
モード	電圧または電流
モード選択	スイッチ S201 とスイッチ S202
電圧モード	スイッチ S201/スイッチ S202 = オフ (U)
電圧レベル	-10~+10 V(スケラブル)
入力抵抗、Ri	約 10 kΩ
最大電圧	± 20 V
電流モード	スイッチ S201/スイッチ S202 = オン (I)
電流レベル	0/4~20 mA (スケラブル)
入力抵抗、Ri	約 200 Ω
最大電流	30 mA
アナログ入力の分解能	10 ビット (+ 符号)
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。

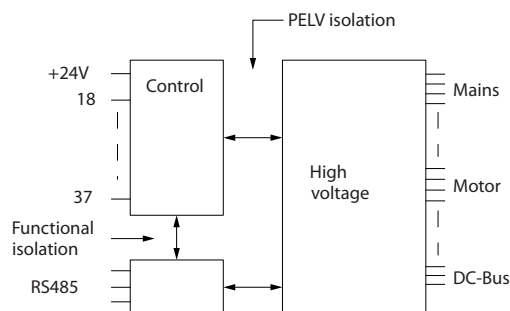


図 8.1 PELV 絶縁

## パルス/エンコーダー入力

プログラマブル・パルス/エンコーダー入力:	2/1
端子番号パルス/エンコーダー	29 <sup>1)</sup> , 33 <sup>2)</sup> / 32 <sup>3)</sup> , 33 <sup>3)</sup>
端子 29、32、33 の最大周波数	110 kHz (プッシュプル駆動)
端子 29、32、33 の最大周波数	5 kHz (オープン・コレクター)
端子 29、32、33 の最小周波数	4 Hz
電圧レベル	「デジタル入力」の項を参照
入力の最大電圧	28 V DC
入力抵抗、Ri	約 4 kΩ
パルス入力精度 (0.1~1 kHz)	最大エラー: 全スケールの 0.1%
エンコーダー入力精度 (1~11 kHz)	最大エラー: 全スケールの 0.05%

パルスおよびエンコーダーの入力(端子 29、32、33)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。

<sup>1)</sup> FC 302 のみ

<sup>2)</sup> パルス入力は 29 と 33

<sup>3)</sup> エンコーダー入力: 32 = A, および 33 = B

## 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, 29 <sup>1)</sup>
デジタル/周波数出力の電圧レベル	0~24 V
最大出力電流 (シンクまたはソース)	40 mA
周波数出力時の最大負荷	1 kΩ
周波数出力時の最大容量負荷	10 nF
周波数出力時の最低出力周波数	0 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	12 ビット

<sup>1)</sup> 端子 27 と 29 は入力としてもプログラム設定できます。

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

## アナログ出力

プログラマブル・アナログ出力の数	1
端子番号	42
アナログ出力の電流範囲	0/4~20 mA
最大負荷 GND - アナログ出力	500 Ω
アナログ出力の精度	最大エラー: 全スケールの 0.5%
アナログ出力の分解能	12 ビット

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

## コントロール・カード、24 V DC 出力

端子番号	12, 13
出力電圧	24 V +1、-3 V
最大負荷	200 mA

24 V DC 電源は供給電圧 (PELV) から電気絶縁されていますが、アナログおよびデジタルの入出力と同じ電位があります。



## コントロール・カード、10 V DC 出力

端子番号	±50
出力電圧	10.5 V ±0.5 V
最大負荷	15 mA

10 V DC 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

RS-485 シリアル通信回路は他の中央回路から機能的に分離され、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 “デバイス” 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、保護接地からは電氣的に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	FC 301 全 kW: 1/FC 302 全 kW: 2
リレー 01 端子番号	1-3 (B 接点)、1-2 (A 接点)
1-3 (NC)、1-2 (NO) の最大端子負荷 (交流 -1) <sup>1)</sup> (抵抗負荷)	240 V 交流、2 A
最大端子負荷 (交流 -15) <sup>1)</sup> (誘導負荷、 $\cos\phi$ 0.4 において)	240 V AC、0.2 A
1-3 (NC)、1-2 (NO) の最大端子負荷 (直流 -1) <sup>1)</sup> (抵抗負荷)	60 V DC、1 A
最大端子負荷 (直流 -13) <sup>1)</sup> (誘導負荷)	24 V 直流、0.1 A
リレー 02 (FC 302 のみ) 端子番号	4-6 (B 接点)、4-5 (A 接点)
4-5 (NO) の最大端子負荷 (交流 -1) <sup>1)</sup> (抵抗負荷) <sup>2)3)</sup> 。II	400 V 交流、2 A
4-5 (NO) の最大端子負荷 (交流-15)1) (誘導負荷 @ $\cos\phi$ 0.4)	240 V AC、0.2 A
4-5 (NO) の最大端子負荷 (直流 -1) <sup>1)</sup> (抵抗負荷)	80 V DC、2 A
4-5 (NO) の最大端子負荷 (直流 -13) <sup>1)</sup> (誘導負荷)	24 V 直流、0.1 A
4-6 (NC) の最大端子負荷 (交流 -1) <sup>1)</sup> (抵抗負荷)	240 V 交流、2 A
4-6 (NC) の最大端子負荷 (交流-15)1) (誘導負荷 @ $\cos\phi$ 0.4)	240 V AC、0.2 A
4-6 (NC) の最大端子負荷 (直流 -1) <sup>1)</sup> (誘導負荷)	50 V DC、2 A
4-6 (NC) の最大端子負荷 (直流 -13) <sup>1)</sup> (誘導負荷)	24 V 直流、0.1 A
1-3 (通常閉)、1-2 (通常開)、4-6 (通常閉)、4-5 (通常開) の最小端子負荷、	24 V 直流 10 mA、24 V AC 20 mA
EN 60664-1 に準じた環境	過電圧カテゴリー III/汚染度 2

<sup>1)</sup> IEC 60947 パート 4 及び 5

リレー接点は補強絶縁 (PELV) により他の回路から電気絶縁されています。

<sup>2)</sup> 過電圧 カテゴリー II

<sup>3)</sup> UL 応用 300 V AC 2A

## 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 0~590 Hz での分解能	±0.003 Hz
精密なスタート/ストップの繰り返し精度(端子 18、19)	≤±0.1 ms
システム応答時間(端子 18、19、27、29、32、33)	≤ 2 ms
速度コントロール範囲(開ループ)	同期速度の 1: 100
速度コントロール範囲(閉ループ)	同期速度の 1:1000
速度精度(開ループ)	30~4000 rpm: エラー ±8 rpm
速度精度(閉ループ)、フィードバック装置の分解能による	0~6000 rpm: エラー ±0.15 rpm
トルク・コントロール制度(速度フィードバック)	最大エラー 定格トルクの ±5%

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。

## 8.7 フューズと遮断器

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の保護のため、ヒューズおよび / または回路ブレーカーを使用してください。

**注記**

、IEC 60364 (CE) および NEC 2009 (UL) に準拠した設置においては、供給側でのヒューズ使用は必須です。

## 推奨

- フューズ タイプ gG
- モーラータイプの遮断機。その他タイプの遮断機を使用することで、周波数変換器へのエネルギーをモーラータイプによるエネルギー供給と同等か、それ以下のレベルにします。

推奨にしたがったヒューズ / 回廊を選択する場合、周波数変換器に対して発生しうる破損は、ユニット内の破損に限られます。詳細は、使用に関する注意事項ヒューズと回路ブレーカー、*MV. 90. Tx. yy*を参照してください。

下のヒューズは、周波数変換器の電圧定格に応じて、100,000 アーム (同期)を供給できる回路での使用に適しています。適切なヒューズにより、周波数変換器短絡電流定格(SCCR) は 100,000 アームになります。

## 8.7.1 CE 準拠

## 200-240 V

エンクロージャー	電力 [KW]	推奨されるヒューズサイズ	推奨される最大ヒューズ	推奨される遮断機モーター	最大トリップレベル [A]
A1	0.25-1.5	gG-10	gG-25	PKZM0-16	16
A2	0.25-2.2	gG-10 (0.25-1.5) gG-16 (2.2)	gG-25	PKZM0-25	25
A3	3.0-3.7	gG-16 (3) gG-20 (3.7)	gG-32	PKZM0-25	25
A4	0.25-2.2	gG-10 (0.25-1.5) gG-16 (2.2)	gG-32	PKZM0-25	25
A5	0.25-3.7	gG-10 (0.25-1.5) gG-16 (2.2-3) gG-20 (3.7)	gG-32	PKZM0-25	25
B1	5.5-7.5	gG-25 (5.5) gG-32 (7.5)	gG-80	PKZM4-63	63
B2	11	gG-50	gG-100	NZMB1-A100	100
B3	5.5	gG-25	gG-63	PKZM4-50	50
B4	7.5-15	gG-32 (7.5) gG-50 (11) gG-63 (15)	gG-125	NZMB1-A100	100
C1	15-22	gG-63 (15) gG-80 (18.5) gG-100 (22)	gG-160 (15-18.5) aR-160 (22)	NZMB2-A200	160
C2	30-37	aR-160 (30) aR-200 (37)	aR-200 (30) aR-250 (37)	NZMB2-A250	250
C3	18.5-22	gG-80 (18.5) aR-125 (22)	gG-150 (18.5) aR-160 (22)	NZMB2-A200	150
C4	30-37	aR-160 (30) aR-200 (37)	aR-200 (30) aR-250 (37)	NZMB2-A250	250

表 8.13 200-240 V、エンクロージャー・タイプ A、B、C

## 380-500 V

エンクロージャー	電力 [kW]	推奨されるヒューズサイズ	推奨される最大ヒューズ	推奨される遮断機モーター	最大トリップレベル [A]
A1	0.37-1.5	gG-10	gG-25	PKZM0-16	16
A2	0.37-4.0	gG-10 (0.37-3) gG-16 (4)	gG-25	PKZM0-25	25
A3	5.5-7.5	gG-16	gG-32	PKZM0-25	25
A4	0.37-4	gG-10 (0.37-3) gG-16 (4)	gG-32	PKZM0-25	25
A5	0.37-7.5	gG-10 (0.37-3) gG-16 (4-7.5)	gG-32	PKZM0-25	25
B1	11-15	gG-40	gG-80	PKZM4-63	63
B2	18.5-22	gG-50 (18.5) gG-63 (22)	gG-100	NZMB1-A100	100
B3	11-15	gG-40	gG-63	PKZM4-50	50
B4	18.5-30	gG-50 (18.5) gG-63 (22) gG-80 (30)	gG-125	NZMB1-A100	100
C1	30-45	gG-80 (30) gG-100 (37) gG-160 (45)	gG-160	NZMB2-A200	160
C2	55-75	aR-200 (55) aR-250 (75)	aR-250	NZMB2-A250	250
C3	37-45	gG-100 (37) gG-160 (45)	gG-150 (37) gG-160 (45)	NZMB2-A200	150
C4	55-75	aR-200 (55) aR-250 (75)	aR-250	NZMB2-A250	250

表 8.14 380-500 V、エンクロージャー・タイプ A、B、C

## 525-600 V

エンクロージャー	電力 [KW]	推奨されるヒューズサイズ	推奨される最大ヒューズ	推奨される遮断機モーター	最大トリップレベル [A]
A2	0.75-4.0	gG-10	gG-25	PKZM0-25	25
A3	5.5-7.5	gG-10 (5.5) gG-16 (7.5)	gG-32	PKZM0-25	25
A5	0.75-7.5	gG-10 (0.75-5.5) gG-16 (7.5)	gG-32	PKZM0-25	25
B1	11-18	gG-25 (11) gG-32 (15) gG-40 (18.5)	gG-80	PKZM4-63	63
B2	22-30	gG-50 (22) gG-63 (30)	gG-100	NZMB1-A100	100
B3	11-15	gG-25 (11) gG-32 (15)	gG-63	PKZM4-50	50
B4	18.5-30	gG-40 (18.5) gG-50 (22) gG-63 (30)	gG-125	NZMB1-A100	100
C1	37-55	gG-63 (37) gG-100 (45) aR-160 (55)	gG-160 (37-45) aR-250 (55)	NZMB2-A200	160
C2	75	aR-200 (75)	aR-250	NZMB2-A250	250
C3	37-45	gG-63 (37) gG-100 (45)	gG-150	NZMB2-A200	150
C4	55-75	aR-160 (55) aR-200 (75)	aR-250	NZMB2-A250	250

表 8.15 525-600 V、エンクロージャー・タイプ A、B、C

## 525-690 V

エンクロージャー	電力 [KW]	推奨されるヒューズサイズ	推奨される最大ヒューズ	推奨される遮断機モーター	最大トリップレベル [A]
A3	1.1	gG-6	gG-25	PKZM0-16	16
	1.5	gG-6	gG-25		
	2.2	gG-6	gG-25		
	3	gG-10	gG-25		
	4	gG-10	gG-25		
	5.5	gG-16	gG-25		
	7.5	gG-16	gG-25		
B2/B4	11	gG-25 (11)	gG-63	-	-
	15	gG-32 (15)			
	18	gG-32 (18)			
	22	gG-40 (22)			
B4/C2	30	gG-63 (30)	gG-80 (30)	-	-
C2/C3	37	gG-63 (37)	gG-100 (37)	-	-
	45	gG-80 (45)	gG-125 (45)		
C2	55	gG-100 (55)	gG-160 (55-75)	-	-
	75	gG-125 (75)			

表 8.16 525-690 V、エンクロージャー・タイプ A、B、C

## 8.7.2 UL 適合

## 200-240 V

電力 [kW]	推奨最大ヒューズ					
	Bussmann タイプ RK1 1)	Bussmann タイプ J	Bussmann タイプ T	Bussmann タイプ CC	Bussmann タイプ CC	Bussmann タイプ CC
0.25-0.37	KTN-R-05	JKS-05	JJN-05	FNQ-R-5	KTK-R-5	LP-CC-5
0.55-1.1	KTN-R-10	JKS-10	JJN-10	FNQ-R-10	KTK-R-10	LP-CC-10
1.5	KTN-R-15	JKS-15	JJN-15	FNQ-R-15	KTK-R-15	LP-CC-15
2.2	KTN-R-20	JKS-20	JJN-20	FNQ-R-20	KTK-R-20	LP-CC-20
3.0	KTN-R-25	JKS-25	JJN-25	FNQ-R-25	KTK-R-25	LP-CC-25
3.7	KTN-R-30	JKS-30	JJN-30	FNQ-R-30	KTK-R-30	LP-CC-30
5.5	KTN-R-50	KS-50	JJN-50	-	-	-
7.5	KTN-R-60	JKS-60	JJN-60	-	-	-
11	KTN-R-80	JKS-80	JJN-80	-	-	-
15-18.5	KTN-R-125	JKS-125	JJN-125	-	-	-
22	KTN-R-150	JKS-150	JJN-150	-	-	-
30	KTN-R-200	JKS-200	JJN-200	-	-	-
37	KTN-R-250	JKS-250	JJN-250	-	-	-

表 8.17 200-240 V、エンクロージャー・タイプ A、B、C

電力 [kW]	推奨最大ヒューズ							
	SIBA タイプ RK1	Littelfuse タイプ RK1	Ferraz- Shawmut タイプ CC	Ferraz- Shawmut タイプ RK13)	Bussmann タイプ JFHR22)	Littelfuse JFHR2	Ferraz- Shawmut JFHR2 <sup>4)</sup>	Ferraz- Shawmut J
0.25-0.37	5017906-005	KLN-R-05	ATM-R-05	A2K-05-R	FWX-5	-	-	HSJ-6
0.55-1.1	5017906-010	KLN-R-10	ATM-R-10	A2K-10-R	FWX-10	-	-	HSJ-10
1.5	5017906-016	KLN-R-15	ATM-R-15	A2K-15-R	FWX-15	-	-	HSJ-15
2.2	5017906-020	KLN-R-20	ATM-R-20	A2K-20-R	FWX-20	-	-	HSJ-20
3.0	5017906-025	KLN-R-25	ATM-R-25	A2K-25-R	FWX-25	-	-	HSJ-25
3.7	5012406-032	KLN-R-30	ATM-R-30	A2K-30-R	FWX-30	-	-	HSJ-30
5.5	5014006-050	KLN-R-50	-	A2K-50-R	FWX-50	-	-	HSJ-50
7.5	5014006-063	KLN-R-60	-	A2K-60-R	FWX-60	-	-	HSJ-60
11	5014006-080	KLN-R-80	-	A2K-80-R	FWX-80	-	-	HSJ-80
15-18.5	2028220-125	KLN-R-125	-	A2K-125-R	FWX-125	-	-	HSJ-125
22	2028220-150	KLN-R-150	-	A2K-150-R	FWX-150	L25S-150	A25X-150	HSJ-150
30	2028220-200	KLN-R-200	-	A2K-200-R	FWX-200	L25S-200	A25X-200	HSJ-200
37	2028220-250	KLN-R-250	-	A2K-250-R	FWX-250	L25S-250	A25X-250	HSJ-250

表 8.18 200-240 V、エンクロージャー・タイプ A、B、C

- 1) 240 V 周波数変換器では、Bussmann 社製の KTS ヒューズを KTN ヒューズの代替品として使用できます。
- 2) 240 V 周波数変換器では、Bussmann 社製の FWH ヒューズを FWX ヒューズの代替品として使用できます。
- 3) 240 V 周波数変換器では、FERRAZ SHAWMUT 社製の A6KR ヒューズを A2KR ヒューズの代替品として使用できます。
- 4) 240 V 周波数変換器では、FERRAZ SHAWMUT 社製の A50X ヒューズを A25X ヒューズの代替品として使用できます。

## 380-500 V

電力 [kW]	推奨最大ヒューズ					
	Bussmann タイプ RK1	Bussmann タイプ J	Bussmann タイプ T	Bussmann タイプ CC	Bussmann タイプ CC	Bussmann タイプ CC
0.37-1.1	KTS-R-6	JKS-6	JJS-6	FNQ-R-6	KTK-R-6	LP-CC-6
1.5-2.2	KTS-R-10	JKS-10	JJS-10	FNQ-R-10	KTK-R-10	LP-CC-10
3	KTS-R-15	JKS-15	JJS-15	FNQ-R-15	KTK-R-15	LP-CC-15
4	KTS-R-20	JKS-20	JJS-20	FNQ-R-20	KTK-R-20	LP-CC-20
5.5	KTS-R-25	JKS-25	JJS-25	FNQ-R-25	KTK-R-25	LP-CC-25
7.5	KTS-R-30	JKS-30	JJS-30	FNQ-R-30	KTK-R-30	LP-CC-30
11	KTS-R-40	JKS-40	JJS-40	-	-	-
15	KTS-R-50	JKS-50	JJS-50	-	-	-
18	KTS-R-60	JKS-60	JJS-60	-	-	-
22	KTS-R-80	JKS-80	JJS-80	-	-	-
30	KTS-R-100	JKS-100	JJS-100	-	-	-
37	KTS-R-125	JKS-125	JJS-125	-	-	-
45	KTS-R-150	JKS-150	JJS-150	-	-	-
55	KTS-R-200	JKS-200	JJS-200	-	-	-
75	KTS-R-250	JKS-250	JJS-250	-	-	-

表 8.19 380-500 V、エンクロージャー・タイプ A、B、C

電力 [kW]	推奨最大ヒューズ							
	SIBA タイプ RK1	Littelfuse タイプ RK1	Ferraz- Shawmut タイプ CC	Ferraz- Shawmut タイプ RK1	Bussmann JFHR2	Ferraz- Shawmut J	Ferraz- Shawmut JFHR2 <sup>1)</sup>	Littelfuse JFHR2
0.37-1.1	5017906-006	KLS-R-6	ATM-R-6	A6K-6-R	FWH-6	HSJ-6	-	-
1.5-2.2	5017906-010	KLS-R-10	ATM-R-10	A6K-10-R	FWH-10	HSJ-10	-	-
3	5017906-016	KLS-R-15	ATM-R-15	A6K-15-R	FWH-15	HSJ-15	-	-
4	5017906-020	KLS-R-20	ATM-R-20	A6K-20-R	FWH-20	HSJ-20	-	-
5.5	5017906-025	KLS-R-25	ATM-R-25	A6K-25-R	FWH-25	HSJ-25	-	-
7.5	5012406-032	KLS-R-30	ATM-R-30	A6K-30-R	FWH-30	HSJ-30	-	-
11	5014006-040	KLS-R-40	-	A6K-40-R	FWH-40	HSJ-40	-	-
15	5014006-050	KLS-R-50	-	A6K-50-R	FWH-50	HSJ-50	-	-
18	5014006-063	KLS-R-60	-	A6K-60-R	FWH-60	HSJ-60	-	-
22	2028220-100	KLS-R-80	-	A6K-80-R	FWH-80	HSJ-80	-	-
30	2028220-125	KLS-R-100	-	A6K-100-R	FWH-100	HSJ-100	-	-
37	2028220-125	KLS-R-125	-	A6K-125-R	FWH-125	HSJ-125	-	-
45	2028220-160	KLS-R-150	-	A6K-150-R	FWH-150	HSJ-150	-	-
55	2028220-200	KLS-R-200	-	A6K-200-R	FWH-200	HSJ-200	A50-P-225	L50-S-225
75	2028220-250	KLS-R-250	-	A6K-250-R	FWH-250	HSJ-250	A50-P-250	L50-S-250

表 8.20 380-500 V、エンクロージャー・タイプ A、B、C

1) Ferraz-Shawmut A50QS ヒューズを A50P ヒューズの代わりに使えます。

## 525-600 V

電力 [kW]	推奨最大ヒューズ									
	Bussmann タイプ RK1	Bussmann タイプ J	Bussmann タイプ T	Bussmann タイプ CC	Bussmann タイプ CC	Bussmann タイプ CC	SIBA タイプ RK1	Littelfuse タイプ RK1	Ferraz- Shawmut タイプ RK1	Ferraz- Shawmut タイプ J
0.75-1.1	KTS-R-5	JKS-5	JJS-6	FNQ-R-5	KTK-R-5	LP-CC-5	5017906-005	KLS-R-005	A6K-5-R	HSJ-6
1.5-2.2	KTS-R-10	JKS-10	JJS-10	FNQ-R-10	KTK-R-10	LP-CC-10	5017906-010	KLS-R-010	A6K-10-R	HSJ-10
3	KTS-R15	JKS-15	JJS-15	FNQ-R-15	KTK-R-15	LP-CC-15	5017906-016	KLS-R-015	A6K-15-R	HSJ-15
4	KTS-R20	JKS-20	JJS-20	FNQ-R-20	KTK-R-20	LP-CC-20	5017906-020	KLS-R-020	A6K-20-R	HSJ-20
5.5	KTS-R-25	JKS-25	JJS-25	FNQ-R-25	KTK-R-25	LP-CC-25	5017906-025	KLS-R-025	A6K-25-R	HSJ-25
7.5	KTS-R-30	JKS-30	JJS-30	FNQ-R-30	KTK-R-30	LP-CC-30	5017906-030	KLS-R-030	A6K-30-R	HSJ-30
11	KTS-R-35	JKS-35	JJS-35	-	-	-	5014006-040	KLS-R-035	A6K-35-R	HSJ-35
15	KTS-R-45	JKS-45	JJS-45	-	-	-	5014006-050	KLS-R-045	A6K-45-R	HSJ-45
18	KTS-R-50	JKS-50	JJS-50	-	-	-	5014006-050	KLS-R-050	A6K-50-R	HSJ-50
22	KTS-R-60	JKS-60	JJS-60	-	-	-	5014006-063	KLS-R-060	A6K-60-R	HSJ-60
30	KTS-R-80	JKS-80	JJS-80	-	-	-	5014006-080	KLS-R-075	A6K-80-R	HSJ-80
37	KTS-R-100	JKS-100	JJS-100	-	-	-	5014006-100	KLS-R-100	A6K-100-R	HSJ-100
45	KTS-R-125	JKS-125	JJS-125	-	-	-	2028220-125	KLS-R-125	A6K-125-R	HSJ-125
55	KTS-R-150	JKS-150	JJS-150	-	-	-	2028220-150	KLS-R-150	A6K-150-R	HSJ-150
75	KTS-R-175	JKS-175	JJS-175	-	-	-	2028220-200	KLS-R-175	A6K-175-R	HSJ-175

表 8.21 525-600 V、エンクロージャー・タイプ A、B、C

## 525-690 V

電力 [kW]	推奨最大ヒューズ					
	Bussmann タイプ RK1	Bussmann タイプ J	Bussmann タイプ T	Bussmann タイプ CC	Bussmann タイプ CC	Bussmann タイプ CC
1.1	KTS-R-5	JKS-5	JJS-6	FNQ-R-5	KTK-R-5	LP-CC-5
1.5-2.2	KTS-R-10	JKS-10	JJS-10	FNQ-R-10	KTK-R-10	LP-CC-10
3	KTS-R15	JKS-15	JJS-15	FNQ-R-15	KTK-R-15	LP-CC-15
4	KTS-R20	JKS-20	JJS-20	FNQ-R-20	KTK-R-20	LP-CC-20
5.5	KTS-R-25	JKS-25	JJS-25	FNQ-R-25	KTK-R-25	LP-CC-25
7.5	KTS-R-30	JKS-30	JJS-30	FNQ-R-30	KTK-R-30	LP-CC-30
11	KTS-R-35	JKS-35	JJS-35	-	-	-
15	KTS-R-45	JKS-45	JJS-45	-	-	-
18	KTS-R-50	JKS-50	JJS-50	-	-	-
22	KTS-R-60	JKS-60	JJS-60	-	-	-
30	KTS-R-80	JKS-80	JJS-80	-	-	-
37	KTS-R-100	JKS-100	JJS-100	-	-	-
45	KTS-R-125	JKS-125	JJS-125	-	-	-
55	KTS-R-150	JKS-150	JJS-150	-	-	-
75	KTS-R-175	JKS-175	JJS-175	-	-	-

表 8.22 525-690 V、エンクロージャー・タイプ A、B、C



電力 [kW]	推奨最大ヒューズ							
	最大ブ レヒュー ーズ	Bussmann E52273 RK1/JDDZ	Bussmann E4273 J/JDDZ	Bussmann E4273 T/JDDZ**	SIBA E180276 RK1/JDDZ	Littelfuse E81895 RK1/JDDZ	Ferraz- Shawmut E163267/E2137 RK1/JDDZ	Ferraz- Shawmut E2137 J/HSJ
11	30 A	KTS-R-30	JKS-30	JKJS-30	5017906-030	KLS-R-030	A6K-30-R	HST-30
15-18.5	45 A	KTS-R-45	JKS-45	JJS-45	5014006-050	KLS-R-045	A6K-45-R	HST-45
22	60 A	KTS-R-60	JKS-60	JJS-60	5014006-063	KLS-R-060	A6K-60-R	HST-60
30	80 A	KTS-R-80	JKS-80	JJS-80	5014006-080	KLS-R-075	A6K-80-R	HST-80
37	90 A	KTS-R-90	JKS-90	JJS-90	5014006-100	KLS-R-090	A6K-90-R	HST-90
45	100 A	KTS-R-100	JKS-100	JJS-100	5014006-100	KLS-R-100	A6K-100-R	HST-100
55	125 A	KTS-R-125	JKS-125	JJS-125	2028220-125	KLS-150	A6K-125-R	HST-125
75	150 A	KTS-R-150	JKS-150	JJS-150	2028220-150	KLS-175	A6K-150-R	HST-150

表 8.23 525-690 V、エンクロージャ・タイプ B、C

## 8.8 接続の締め付けトルク

エンクロージャ	トルク [Nm]					
	主電源	モーター	直流接続	ブレーキ	接地	リレー
A2	1.8	1.8	1.8	1.8	3	0.6
A3	1.8	1.8	1.8	1.8	3	0.6
A4	1.8	1.8	1.8	1.8	3	0.6
A5	1.8	1.8	1.8	1.8	3	0.6
B1	1.8	1.8	1.5	1.5	3	0.6
B2	4.5	4.5	3.7	3.7	3	0.6
B3	1.8	1.8	1.8	1.8	3	0.6
B4	4.5	4.5	4.5	4.5	3	0.6
C1	10	10	10	10	3	0.6
C2	14/24 <sup>1)</sup>	14/24 <sup>1)</sup>	14	14	3	0.6
C3	10	10	10	10	3	0.6
C4	14/24 <sup>1)</sup>	14/24 <sup>1)</sup>	14	14	3	0.6

表 8.24 端子の締め付け

1) 異なるケーブル寸法  $x/y$ 、 $x \leq 95 \text{ mm}^2$  および  $y \geq 95 \text{ mm}^2$ 。

8.9 出力定格、重量、寸法

エンクロージャ・タイプ	A1	A2	A3	A4	A5	B1	B2	B3	B4	C1	C2	C3	C4	D3h
電力 [kW]	0.25 - 1.5	0.25-2.2	3-3.7	0.25-2.2	0.25-3.7	5.5-7.5	11	5.5-7.5	11-15	15-22	30-37	18.5-22	30-37	-
	0.37-1.5	0.37-4.0	5.5-7.5	0.37-4	0.37-7.5	11-15	18.5-22	11-15	18.5-30	30-45	55-75	37-45	55-75	-
IP	0.37-1.5		0.75-7.5		0.75-7.5	11-15	18.5-22	11-15	18.5-30	30-45	55-90	37-45	55-90	-
	525-690 V		1.1-7.5		1.1-7.5	11-22	11-22	11-22	11-30	30-75	30-75	37-45	37-45	55-75
NEMA	20	21	20	55/66	55/66	21/55/66	21/55/66	20	20	21/55/66	21/55/66	20	20	20
	シャシー	タイプ 1	シャシー 1	タイプ 12/4X	タイプ 12/4X	タイプ 1/12/4X	タイプ 1/12/4X	シャシー	シャシー	タイプ 1/12/4X	タイプ 1/12/4X	シャシー	シャシー	シャシー
高さ [mm]														
バック・プレートの高さ	A 200	268	375	390	420	480	650	399	520	680	770	550	660	909
ファイールドバスケーブ用減結合プレート付きの場合の高さ	A 316	374	374	-	-	-	-	420	595			630	800	
実装穴間の距離	a 190	257	350	401	402	454	624	380	495	648	739	521	631	
幅 [mm]														
バック・プレートの幅	B 75	90	130	200	242	242	242	165	230	308	370	308	370	250
1つのCオプション付きの場合のバック・プレート幅	B 130	130	170	242	242	242	242	205	230	308	370	308	370	
2つのCオプション付きの背板幅	B 150	150	190	242	242	242	242	225	230	308	370	308	370	
実装穴間の距離	b 60	70	110	171	215	210	210	140	200	272	334	270	330	
奥行き [mm]														
オプション A/B なしの奥行き	C 207	205	207	175	200	260	260	249	242	310	335	333	333	375
オプション A/B 付き	C 222	220	222	175	200	260	260	262	242	310	335	333	333	375
ねじ穴 [mm]														
c	6.0	8.0	8.0	8.25	8.25	12	12	8		12.5	12.5			
d	ø8	ø11	ø11	ø12	ø12	ø19	ø19	12		ø19	ø19			
e	ø5	ø5.5	ø5.5	ø6.5	ø6.5	ø9	ø9	6.8	8.5	ø9	ø9	8.5	8.5	
f	5	9	6.5	6	9	9	9	7.9	15	9.8	9.8	17	17	
最大重量 [kg]	2.7	4.9	6.6	9.7	13.5/14.2	23	27	12	23.5	45	65	35	50	62
前面カバーの締め付けトルク [Nm]														
プラスチックカバー(低 IP)	クリック	クリック	クリック	-	-	クリック	クリック	クリック	クリック	クリック	クリック	2.0	2.0	

エンクロージャタイプ 金属カバー (IP55/66)	A1	A2	A3	A4	A5	B1	B2	B3	B4	C1	C2	C3	C4	D3h
	-	-	-	1.5	1.5	2.2	2.2	-	-	2.2	2.2	2.0	2.0	

表 8.25 出力定格、重量、寸法

## 9 付属資料

### 9.1 記号、略語と標準

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
°C	摂氏温度
DC	直流
EMC	電磁両立性
ETR	電子サーマル・リレー
FC	周波数変換器
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
IP	IP 保護
IM, N	公称モーター電流
fM, N	公称モーター周波数
PM, N	公称モーター電力
UM, N	公称モーター電圧
PM モーター	永久磁石モーター
PELV	超低電圧保護
PCB	プリント回路板
ILIM	電流制限
IINV	定格インバーター出力電流
RPM	毎分回転数
Regen	復熱式端末
n <sub>s</sub>	同期モーター速度
TLIM	トルク制限
I <sub>VLT, MAX</sub>	最高出力電流
I <sub>VLT, N</sub>	周波数変換器から供給される定格出力電流です

表 9.1 記号と略語

#### 標準

番号付けされたリストは手順を示します。

箇条書きリストはその他の情報と図面の説明を示しています。

イタリック体の文字は

- 相互参照を示します
- リンク
- パラメーター名

### 9.2 パラメーター・メニュー構造









18-38	温度入力 X48/7	33-11	同期係数スレーブ(M:S)	33-83	エラー後の動作	35-01	端末 X48/4 入力タイプ
18-39	温度入力 X48/10	33-12	同期用位置オフセット	33-84	エスケープ後の動作	35-02	Term. X48/7 Temperature Unit
<b>18-64</b>	<b>Inputs &amp; Outputs 2</b>	33-13	位置同期の精度ウィンドウ	33-85	外部電源 24VDC の MCO	35-03	端末 X48/7 入力タイプ
18-60	PID Input 2	33-14	相対スレーブ速度制限	33-86	警報時末端状態	35-04	Term. X48/10 Temperature Unit
18-94	<b>PID 読み出し</b>	33-15	マスター・マーカー番号	33-87	警報時末端状態	35-05	端末 X48/10 入力タイプ
18-90	プロセス PID エラー	33-16	スレーブ・マーカー番号	33-88	警報時状態メッセージ	35-06	温度センサー警報機能
18-91	プロセス PID 出力	33-17	マスター・マーカー距離	<b>33-94</b>	<b>MCO Port Settings</b>	<b>35-1*</b>	<b>Temp. Input X48/4</b>
18-92	プロセス PID クラмп出力	33-18	スレーブ・マーカー距離	33-91	X62 MCO CAN node ID	35-14	Term. X48/4 Filter Time Constant
18-93	プロセス PID ゲインスケール出力	33-19	マスター・マーカー時間	33-90	X60 MCO CAN baud rate	35-15	Term. X48/4 Temp. Monitor
<b>30-***</b>	<b>特別機能</b>	33-20	マスター・マーカー公差ウィンドウ	33-94	X60 MCO RS485 serial termination	35-16	Term. X48/4 Low Temp. Limit
<b>30-0*</b>	<b>ウォブラー</b>	33-21	スレーブ・マーカー公差ウィンドウ	33-95	X60 MCO RS485 serial baud rate	35-17	Term. X48/4 High Temp. Limit
30-00	ウォブラーモード	33-22	スレーブ・マーカー公差ウィンドウ	<b>34-***</b>	<b>MCO データ読出</b>	<b>35-2*</b>	<b>Temp. Input X48/7</b>
30-01	ウォブラー周波数 [Hz]	33-23	マスター同期のスタート動作	34-0*	PCD 読み出し	35-24	Term. X48/7 Filter Time Constant
30-02	ウォブラー周波数 [%]	33-24	不具合マーカー番号	34-01	PCD 1 MCO へ書き込み	35-25	Term. X48/7 Temp. Monitor
30-03	ウォブラー周波数 リソース	33-25	準備マーカー番号	34-02	PCD 2 MCO へ書き込み	35-26	Term. X48/7 Low Temp. Limit
30-04	ウォブラー周波数 [Hz]	33-26	速度フィルタ	34-03	PCD 3 MCO へ書き込み	<b>35-3*</b>	<b>Temp. Input X48/7 High Temp. Limit</b>
30-05	ウォブラー周波数 [%]	33-27	オフセット・フィルタ時間	34-04	PCD 4 MCO へ書き込み	35-34	Term. X48/10 Filter Time Constant
30-06	ウォブラー周波数時間	33-28	マーカー・フィルタ構成	34-05	PCD 5 MCO へ書き込み		
30-07	ウォブラー周波数時間	33-29	マーカー・フィルタ時間	34-06	PCD 6 MCO へ書き込み		
30-08	ウォブラー上げ/下げ時間	33-30	最大マーカー補正	34-07	PCD 7 MCO へ書き込み		
30-09	ウォブラーランダム機能	33-31	同期タイプ	34-08	PCD 8 MCO へ書き込み		
30-10	ウォブラー率	33-32	Feed Forward Velocity Adaptation	34-09	PCD 9 MCO へ書き込み		
30-11	ウォブラーランダム率最大	33-33	Velocity Filter Window	34-10	PCD 10 MCO へ書き込み		
30-12	ウォブラーランダム率最小	33-34	Slave Marker filter time	<b>34-2*</b>	<b>PCD 読出パラ</b>		
<b>30-2*</b>	<b>Adv. Start Adjust</b>	<b>33-40</b>	<b>制限処理</b>	34-21	PCD 1 MCO から読み出し		
30-20	High Starting Torque Time [s]	33-41	エンド・リミット・スリットでの動作	34-22	PCD 2 MCO から読み出し		
30-21	High Starting Torque Current [%]	33-42	負フリクトエア、エンド境界	34-23	PCD 3 MCO から読み出し		
30-22	Locked Rotor Protection	33-43	正フリクトエア、エンド境界	34-24	PCD 4 MCO から読み出し		
30-23	Locked Rotor Detection Time [s]	33-44	正フリクトエア、エンド境界	34-25	PCD 5 MCO から読み出し		
<b>30-8*</b>	<b>互換性 (I)</b>	33-45	ターゲット・ウィンドウ内時間	34-26	PCD 6 MCO から読み出し		
30-80	d 軸インダクタンス (Ld)	33-46	ターゲット・ウィンドウ制限値	34-27	PCD 7 MCO から読み出し		
30-81	ブレキ抵抗器(オーム)	33-47	スタート・ウィンドウのサイズ	34-28	PCD 8 MCO から読み出し		
30-83	速度 PID 比例ゲイン	<b>33-5*</b>	<b>I/O 構成</b>	34-29	PCD 9 MCO から読み出し		
30-84	プロセス PID 比例ゲイン	33-50	端末 X57/1 デジタル入力	34-30	PCD 10 MCO から読み出し		
<b>31-***</b>	<b>バイパス・オプション</b>	33-51	端末 X57/2 デジタル入力	<b>34-4*</b>	<b>入力 &amp; 出力</b>		
31-00	バイパス・モード	33-52	端末 X57/3 デジタル入力	34-40	デジタル入力		
31-01	バイパス・スタート時間遅延	33-53	端末 X57/4 デジタル入力	34-41	デジタル出力		
31-02	バイパス・トリップ時間遅延	33-54	端末 X57/5 デジタル入力	<b>34-5*</b>	<b>プロセスデータ</b>		
31-03	テスト・モード起動	33-55	端末 X57/6 デジタル入力	34-50	実際の位置		
31-10	バイパス状態メッセージ	33-56	端末 X57/7 デジタル入力	34-51	コマンドされた位置		
31-11	バイパス稼働時間	33-57	端末 X57/8 デジタル入力	34-52	実際のマスター位置		
31-19	Remote Bypass Activation	33-58	端末 X57/9 デジタル入力	34-53	スレーブ・インデックス位置		
<b>32-***</b>	<b>MCO 基本設定</b>	33-59	端末 X57/10 デジタル入力	34-54	マスター・インデックス位置		
<b>32-0*</b>	<b>エンコーダー 2</b>	33-60	端末 X59/1 及び X59/2 モード	34-55	曲線位置		
32-00	インクリメンタル信号タイプ	33-61	端末 X59/1 デジタル入力	34-56	トラック・エラー		
32-01	インクリメンタル分解能	33-62	端末 X59/2 デジタル入力	34-57	同期エラー		
32-02	インクリメントプロットコル	33-63	端末 X59/3 デジタル出力	34-58	実際の速度		
32-03	アブソリュート分解能	33-64	端末 X59/4 デジタル出力	34-59	実際のマスター速度		
32-04	Absolute Encoder Baudrate X55	33-65	端末 X59/5 デジタル出力	34-60	同期状態		
32-05	アブソリュートエンコーダ長さ	33-66	端末 X59/6 デジタル出力	34-61	軸状態		
32-06	アブソリュートエンコーダ周波数	33-67	端末 X59/7 デジタル出力	34-62	プログラム状態		
32-07	アブソリュートエンコーダ周波数生成	33-68	端末 X59/8 デジタル出力	34-64	MCO 302 状態		
32-09	エンコーダー監視	33-70	端末 X59/8 デジタル出力	34-65	MCO 302 コントロール		
32-10	回転方向	<b>33-8*</b>	<b>ローバルパラ</b>	<b>34-7*</b>	<b>診断読み出し</b>		
32-11	ユーザー単位デノミネーター	33-81	電源投入時の状態監視	34-71	MCO 警報メッセージ文 1		
32-12	ユーザー単位ニューメレート	33-82	トライアの速度監視	<b>35-***</b>	<b>Sensor Input Option</b>		
32-13	Enc. 2 Control			35-00	Term. X48/4 Temperature Unit		



42-45 Delta V  
42-46 Zero Speed  
42-47 Ramp Time  
42-48 S-ramp Ratio at Decel. Start  
42-49 S-ramp Ratio at Decel. End  
**42-54 SLS**  
42-50 Cut Off Speed  
42-51 Speed Limit  
42-52 Fail Safe Reaction  
42-53 Start Ramp  
42-54 Ramp Down Time  
**42-84 Status**  
42-80 Safe Option Status  
42-81 Safe Option Status 2  
42-85 Active Safe Func.  
42-86 Safe Option Info  
42-89 Customization File Version  
**42-94 Special**  
42-90 Restart Safe Option

## インデックス

A		V	
AC 主電源.....	6, 15	VVCplus.....	26
AC 入力.....	6, 15	ア	
AC 波形.....	6	アース線.....	11
AMA.....	27, 35, 39, 43	アナログ信号.....	38
Auto		アナログ入力.....	16, 38, 61
On.....	35	アナログ出力.....	16, 62
On(自動オン).....	28	アナログ速度指令信号.....	29
D		エ	
DC 電流.....	6	エンコーダーの回転.....	28
E		オ	
EMC		オプション装置.....	15, 18, 21
EMC.....	11	カ	
干渉.....	13	カバーの締め付け.....	14
F		ク	
FC.....	19	クイック・メニュー.....	23
H		クイックメニュー.....	22
Hand On.....	28	ケ	
I		ケーブル・サイズ.....	11
IEC 61800-3.....	15	ケーブル仕様.....	60
M		ケーブル長と断面積.....	60
MCT 10.....	16, 22	コ	
Modbus RTU.....	19	コントロール 配線.....	13
P		コントロール・カード.....	38
PELV.....	33	コントロール・カード、+10 V DC 出力.....	63
PM モーター.....	26	コントロール・カード、24 V DC 出力.....	62
R		コントロール・カード、RS-485 シリアル通信.....	63
RFI フィルター.....	15	コントロール・カード、USB シリアル通信.....	63
RMS 電流.....	6	コントロール・カード性能.....	63
RS-485 シリアル通信.....	19	コントロール信号.....	35
RS-485 ネットワーク接続.....	33	コントロール特性.....	64
S		コントロール端子.....	23, 37
SLC.....	34	コントロール端末.....	25, 35
T		コントロール線.....	11, 17
T27		コントロール配線.....	20
を接続した AMA.....	29	サ	
を接続していない AMA.....	29	サーミスター.....	15, 33
		サーミスターコントロール配線.....	15

シ		ブ	
シールドケーブル.....	13, 14, 20	ブレーキ.....	35, 40
システムフィードバック.....	3		
		フ	
ジ		フローティング・デルタ.....	15
ジャンパー.....	18		
		プ°	
シ		プログラミング.....	18, 22, 23, 38
シリアル通信.....	16, 23, 35, 36, 37, 63		
		マ	
ス		マルチ周波数変換器.....	14
スイッチ.....	18		
スイッチオフ.....	21	メ	
スイッチ周波数.....	36	メイン・メニュー.....	23
スタート/ストップコマンド.....	31	メイン・メニュー構造.....	75
スタートアップ.....	24	メニュー・キー.....	22, 23
スリープモード.....	37	メンテナンス.....	35
デ		モ	
デジタル入力.....	18, 37, 39, 60	モーター・ケーブル.....	11
デジタル出力.....	62	モーター・サーミスター.....	33
デフォルト設定.....	24	モーター・データ.....	26, 39, 48
		モーターケーブル.....	14
ト		モーターデータ.....	27, 43
トラブルシューティング.....	46	モーター保護.....	3
トランジエント保護.....	6	モーター出力.....	59
トリップ.....	37	モーター回転.....	27
トリップ・ロック.....	37	モーター状態 s.....	3
トルク制限.....	48	モーター速度.....	25
トルク特性.....	59	モーター配線.....	13, 20
		モーター電力.....	11, 22, 43
ナ		モーター電流.....	6, 22, 27, 43
ナビゲーション・キー.....	22, 23, 25, 35		
		リ	
ネ		リセット.....	22, 23, 24, 37, 39, 44
ネームプレート.....	9	リファレンス.....	29
		リモートコマンド.....	3
パ		リモート基準.....	36
パルス/エンコーダー入力.....	62	リレー出力.....	63
パルス・スタート/ストップ.....	31		
		ロ	
ヒ		ローカル・コントロール.....	22, 35
ヒューズ.....	11, 20, 41, 64	ローカル・コントロール・パネル (LCP).....	22
		ローカルコントロール.....	23
フ		ローカルスタート.....	28
フィードバック.....	18, 20, 36, 42		

ワ		分	
ワイヤサイズ.....	14	分解図.....	4
主		初	
主	電	初期化.....	24
主電源.....	54, 55, 56	前	
(L1、L2、L3).....	59	前面カバーの締め付けトルク.....	72
主電源電圧.....	22, 36	力	
主電源電圧メニュー構造.....	23	力率.....	6, 20
予		動	
予期しない始動.....	7	動作開始コマンド.....	28
仕		取	
仕様.....	19	取り付け.....	10, 20
使		周	
使用目的.....	3	周囲条件.....	60
供		回	
供給電圧.....	15, 16, 21, 41	回転.....	8
保		基	
保存.....	9	基準.....	22
入		外	
入力 電力.....	13	外部インターロック.....	18
入力信号.....	18	外部コマンド.....	6, 37
入力切断.....	15	外部コントローラー.....	3
入力端子.....	15, 21, 38	外部警報リセット.....	32
入力端末.....	18	安	
入力電力.....	6, 11, 15, 21, 37	安全トルクオフ.....	18
入力電圧.....	21	安全性.....	7
入力電流.....	15	寸	
入力電源.....	20	寸法.....	72
冷		導	
冷却.....	10	導管.....	20
冷却用空きスペース.....	20	干	
出		干涉絶縁.....	20
出力定格.....	72		
出力性能(U、V、W).....	59		
出力端末.....	21		
出力電流.....	36, 39		

廃 廃棄指示.....	6	点 点検.....	35
手 手動オン.....	23	熱 熱保護.....	6
手動初期化.....	24	状 状態モード.....	35
承 承認.....	6	環 環境.....	60
持 持ち上げ方法.....	10	略 略語.....	74
振 振動.....	9	直 直流リンク.....	38
接 接地.....	14, 15, 20, 21	直 直流電流.....	36
接地デルタ.....	15	相 相損失.....	38
接地接続.....	20	短 短絡.....	40
接地線.....	11	磁 磁束.....	34
操 操作キー.....	22	空 空きスペース.....	10
放 放電時間.....	7	立 立ち上がり時間.....	48
故 故障ログ.....	23	立 立ち下り時間.....	48
断 断路器.....	21	端 端子の締め付け.....	71
有 有資格技術者.....	7	端 端末 53.....	18
標 標準.....	74	端 端末 54.....	18, 45
機 機械的ブレーキ・コントロール.....	19, 34	等 等電位化.....	11
機械的設置.....	9	絶 絶縁された主電源.....	15
漏 漏洩電流.....	7		

背 背板.....	10	遮 遮断機.....	20, 64
自 自動オン.....	23, 37	配 配線図.....	12
自動リセット.....	22	重 重量.....	72
衝 衝撃.....	9	閉 閉ループ.....	18
補 補助的リソース.....	3	開 開ループ.....	18
複 複数の周波数変換器.....	11	電 電力接続.....	11
記 記号.....	74	電圧レベル.....	60
設 設定.....	23, 28	電圧不平衡.....	38
設定値.....	37	電氣的ノイズ.....	11
設置.....	17, 19, 20	電氣的設置.....	11
設置環境.....	9	電流制限.....	48
認 認証.....	6	電流定格.....	39
警 警告.....	37	高 高調波.....	6
警報.....	37	高電圧.....	7
警報ログ.....	23		
通 通信オプション・タイプ.....	41		
速 速度指令信号.....	18, 28, 29, 35, 36, 37		
速度指令信号主.....	22		
運 運転許可.....	36		
過 過電圧.....	36, 48		
過電流保護.....	11		





[www.danfoss.com/drives](http://www.danfoss.com/drives)

Danfoss Power Electronics A/S  
Ulsnaes 1  
6300 Graasten  
Denmark  
[www.danfoss.com](http://www.danfoss.com)

---

Danfoss can accept no responsibility for possible errors in catalogues, brochures and other printed material. Danfoss reserves the right to alter its products without notice. This also applies to products already on order provided that such alterations can be made without subsequential changes being necessary in specifications already agreed. All trademarks in this material are property of the respective companies. Danfoss and the Danfoss logotype are trademarks of Danfoss A/S. All rights reserved.

---

