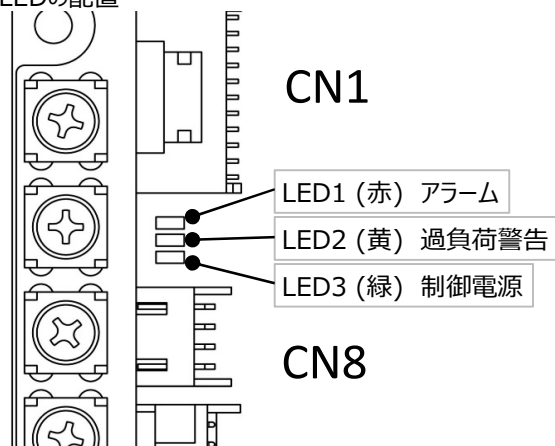


■状態表示LED

ドライバの状態をLEDにより表示する機能です。LEDの点灯仕様は以下の通りです。

記号	色	仕様
LED1	赤	アラーム発生時に点灯します。
LED2	黄	過負荷運転時(モータ定格電流値を超えた運転時)に点灯し、過負荷状態が解除されると消灯します。 また、過負荷アラームを含めたアラーム発生時には消灯します。
LED3	緑	制御電源が投入されている場合に点灯します。 また、アラーム発生時には点灯、または、点滅状態となり、点滅回数により、アラームの種類を表示します。

■LEDの配置



■内蔵トリマ

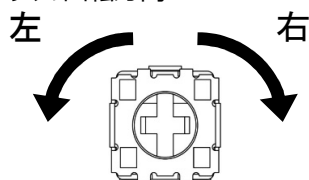
ドライバには4つのトリマが内蔵されています。トリマを回すことで、以下の設定をすることが可能です。

記号	機能名	内容	初期設定
VR1	内蔵トリマ1 (速度設定器)	トリマを右に回すと指令速度が大きくなります。 ※1 設定範囲：0~3000 [r/min] トリマによる速度設定の最大値はPn040により変更できます。 ※2	右 MAX
VR2	内蔵トリマ2 (加減速時間設定器)	トリマを右に回すと加減速時間が長くなります。 設定範囲：0.00~5.00 [s] トリマによる加・減速時間設定の基準速度はPn025により変更できます。 基準速度の初期値は2500 [r/min]です。	左 MAX
VR3	内蔵トリマ3 (トルク制限設定器)	トリマを右に回すとトルク制限値が大きくなります。 設定範囲：0~200%	右 MAX
VR4	内蔵トリマ4	未使用	-

※1 出荷時は内蔵トリマ1の機能は無効となっています。内蔵トリマ1を有効にする場合は、ユーザ定数(Pn000)を「4」に変更してください。初期設定は外部アナログ指令です。

※2 トリマによる速度設定の最大値は5000[r/min]まで設定可能ですが、モータが回転可能な速度は3000[r/min]までです。

■トリマの回転方向



Pn030	トルク制限値指令元選択
Pn031~Pn034	トルク制限値1~4

モータ出力トルク制限値を設定します。

トルク制限値の選択は、マルチファンクション入力：トルク制限値選択1,2により行います。  
トルク制限値選択1,2を割り付けた入力端子のON/OFF状態を操作することで、下表の組み合わせに対応したトルク制限値を指令することができます。

トルク制限値選択1,2を共にOFFと設定した場合はトルク制限値1選択(Pn030)の設定を変更することでトルク制限値の指令方法を選択することができます。

トルク制限値選択1	トルク制限値選択2	トルク指令	
OFF	OFF	トルク制限値 指令元選択 (Pn030)	1：外部アナログ指令 2：内蔵トリマ3 3：トルク制限値1(Pn031)
ON	OFF	トルク制限値2(Pn032)	
OFF	ON	トルク制限値3(Pn033)	
ON	ON	トルク制限値4(Pn034)	

Pn030では、トルク制限値選択1とトルク制限値選択2を共にOFFを設定した場合の指令元を設定します。  
設定値と指令元の対応表は以下のようになります。

設定値	速度指令	内容
1	外部アナログ指令	外部アナログ端子に入力される電圧がトルク制限値となります。 電圧レベル及び指令の傾き、オフセットはPn50~Pn52で設定が可能です。 速度・トルク制限値を共に外部アナログ指令に設定することはできません。
2	内蔵トリマ3	ドライバに内蔵されたトリマ(内蔵トリマ3)でトルク制限値を設定します。 右へ回すとトルク制限値が増加し、右回転最大でモータ定格電流値の200%となります。
3	トルク制限値1(Pn031)	トルク制限値2~4と同様に、Pn031で設定した値がトルク制限値となります。

Pn040	内蔵トリマ1・PWM速度指令基準速度
-------	--------------------

内蔵トリマ1及びPWM速度指令の基準速度を設定します。  
内蔵トリマ1では右回転最大時の速度に、PWM速度指令ではDuty100[%]時の速度になります。  
※速度設定の最大値は5000[r/min]まで設定可能ですが、モータが回転可能な速度は3000[r/min]までになります。

Pn041	パルス周波数速度指令用周波数設定
Pn042	パルス周波数速度指令用基準速度

【パルス周波数速度指令用周波数】

パルス周波数速度指令用周波数(Pn041)は、パルス周波数速度指令において、  
パルス周波数速度指令用基準速度(Pn042)で設定した指令速度時のパルス周波数を設定します。

【パルス周波数速度指令用基準速度】

パルス周波数速度指令用基準速度(Pn042)は、パルス周波数速度指令において、  
パルス周波数速度指令用周波数(Pn041)で設定したパルス周波数が入力された時の  
速度指令値を設定します。