# 設定一覧



## 多機能接点入力の設定値

| 設定値 | 機能 | 設定値 | 機能 |
|---|---|---|---|
| 0 | 3 ワイヤシーケンス（注1） | 37 | クリア入力信号（a接点） |
| 1 | LOCAL/REMOTE選択 | 38 | クリア入力信号（b接点） |
| 2 | 指令権の切替えコマンド（注1） | 39 | 指令パルス停止 |
| 3 | 多段速指令1（注2） | 40 | 正転運転指令（2ワイヤシーケンス）（注1） |
| 4 | 多段速指令2（注2） | 41 | 逆転運転指令（2ワイヤシーケンス）（注1） |
| 5 | 多段速指令3（注2） | 42 | 運転指令（サーボオン）（注3） |
| 6 | 寸動（JOG）周波数指令選択（注2） | 43 | 正転/逆転指令2（2ワイヤシーケンス2） |
| 7 | 加減速時間選択1（注2） | 44 | オフセット周波数1加算（注2） |
| 8 | ベースブロック指令（a接点） | 45 | オフセット周波数2加算（注2） |
| 9 | ベースブロック指令（b接点） | 46 | オフセット周波数3加算（注2） |
| A | ホールド加減速停止（注2） | 4D | 正転側駆動禁止 |
| B | oH2 （ドライブ過熱予告） | 4E | 逆転側駆動禁止 |
| C | 多機能アナログ入力選択 | 4F | 外部正転側トルクリミット選択 |
| E | 速度制御積分リセット | 60 | 直流制動指令 |
| F | スルーモード | 61 | 外部サーチ指令1：最高出力周波数（注1） |
| 10 | UP指令（注2） | 62 | 外部サーチ指令2：設定された周波数指令（注1） |
| 11 | DOWN指令（注2） | 63 | 界磁弱め指令 |
| 12 | FJOG指令（注1） | 64 | 外部逆転側トルクリミット選択 |
| 13 | RJOG指令（注1） | 65 | KEB（瞬時停電時減速運転）指令1（b接点）（注1） |
| 14 | 異常リセット | 66 | KEB（瞬時停電時減速運転）指令1（a接点）（注1） |
| 15 | 非常停止（a接点） | 67 | 通信テストモード |
| 16 | モータ切り替え指令（モータ2選択） | 68 | HSB（ハイスリップ制動） |
| 17 | 非常停止（b接点） | 6A | Drive Enable |
| 18 | タイマ機能入力 | 75 | UP2指令（注2） |
| 19 | PID制御キャンセル（注2） | 76 | DOWN2指令（注2） |
| 1A | 加減速時間選択2（注2） | 77 | 速度制御（ASR）比例ゲイン切り替え |
| 1B | パラメータ書き込み許可 | 7A | KEB（瞬時停電時減速運転）指令2（b接点）（注1） |
| 1E | アナログ周波数指令サンプル/ホールド（注2） | 7B | KEB（瞬時停電時減速運転）指令2（a接点）（注1） |
| 20～2F | 外部異常 | 7C | 短絡制動指令（a接点） |
| 30 | PID積分リセット（注2） | 7D | 短絡制動指令（b接点） |
| 31 | PID積分ホールド（注2） | 89 | LIM SW1入力 |
| 32 | 多段速指令4（注2） | 8A | LIM SW2入力 |
| 33 | 速度/位置制御切り替え信号 | 90～97 | DriveWorks EZ ディジタル入力1～8 |
| 34 | PID入/切（ソフトスタータの入り切り）（注2） | 9F | DriveWorks EZ 機能無効入力 |
| 35 | PID入力特性切り替え（注2） | | |

注1. 位置制御運転時は設定しないでください。位置制御設定異常（oPE21）が発生します。
注2. 位置制御運転時は無効になります。
注3. 速度制御運転時には運転指令（2ワイヤシーケンス2）として機能します。

## 多機能接点出力の設定値

| 設定値 | 機能 | 設定値 | 機能 |
|---|---|---|---|
| 0 | 運転中 | 1E | 異常リトライ中 |
| 1 | 零速 | 1F | モータ過負荷oL1（oH3含む）アラーム予告 |
| 2 | 周波数（速度）一致1 | 20 | oH（ドライブ過熱予告）アラーム予告 |
| 3 | 任意周波数（速度）一致1 | 22 | 機械劣化検出（a接点） |
| 4 | 周波数（FOUT）検出1 | 2A | 位置決め完了 |
| 5 | 周波数（FOUT）検出2 | 2B | 位置決め近傍信号 |
| 6 | ドライブ運転準備完了（READY） | 2C | 回転角同期信号 |
| 7 | Uv（主回路低電圧）検出中（a接点） | 2D | 電気角喪失信号 |
| 8 | ベースブロック中（a接点） | 2F | メンテナンス時期 |
| 9 | 周波数指令選択状態 | 30 | トルクリミット（電流制限）中 |
| A | 運転指令状態 | 37 | 周波数出力中 |
| B | 過トルク/アンダトルク検出1（a接点） | 38 | Drive Enable中 |
| C | 周波数指令喪失中 | 39 | 積算電力パルス出力 |
| D | 取付形制動抵抗不良 | 3C | 運転モード |
| E | 異常 | 3D | 速度サーチ中 |
| F | スルーモード | 3E | PIDフィードバック異常（喪失中） |
| 10 | 軽故障 | 3F | PIDフィードバック異常（超過中） |
| 11 | 異常リセット中 | 4A | 瞬時停電時減速運転（KEB）動作中 |
| 12 | タイマ機能出力 | 4B | 短絡制動中 |
| 13 | 周波数（速度）一致2 | 4C | 非常停止中 |
| 14 | 任意周波数（速度）一致2 | 4D | oHプリアラーム積算時間オーバ |
| 15 | 周波数（FOUT）検出3 | 4E | rr中（内蔵制動トランジスタ異常中） |
| 16 | 周波数（FOUT）検出4 | 4F | rH中（取付形制動抵抗器過熱中） |
| 17 | 過トルク/アンダトルク検出1（b接点） | 60 | 内部冷却ファン故障検出中 |
| 18 | 過トルク/アンダトルク検出2（a接点） | 61 | 磁極検出完了 |
| 19 | 過トルク/アンダトルク検出2（b接点） | 90 | DriveWorks EZ ディジタル入力1 |
| 1A | 逆転中 | 91 | DriveWorks EZ ディジタル入力2 |
| 1B | ベースブロック中（b接点） | 92 | DriveWorks EZ ディジタル入力3 |
| 1C | モータ選択（モータ2選択中） | 100～192 | 0～92の反転出力 |

## 多機能アナログ入力の設定値

| 設定値 | 機能 | 設定値 | 機　能 |
|---|---|---|---|
| 0 | 主周波数指令（重複した場合は加算）（注1） | C | PID目標値（注1） |
| 1 | 周波数ゲイン（注1） | D | 周波数バイアス（主速に加算）（注1） |
| 2 | 補助周波数指令1（注1） | E | モータ温度入力（PTC入力） |
| 3 | 補助周波数指令2（注1） | F | スルーモード |
| 4 | 出力電圧バイアス（注1） | 10 | 正側トルクリミット |
| 5 | 加減速時間ゲイン（短絡係数）（注1） | 11 | 負側トルクリミット |
| 6 | 直流制動（DB）電流 | 12 | 回生域トルクリミット |
| 7 | 過トルク/アンダトルク検出レベル | 14 | トルク補償 |
| 8 | 運転中ストール防止レベル（注1） | 15 | 正/負両側トルクリミット |
| 9 | 出力周波数下限レベル（注1） | 16 | PID差動フィードバック（注1） |
| B | PIDフィードバック（注1） | 1F | スルーモード |

注1. 位置制御運転時は無効になります。