パラメーター一覧

パラメーター一覧

・出荷時設定値がC1000テクニカルマニュアル記載の値と異なるパラメータがあります。ご注意ください。
・表に記載されていないパラメータもあります。詳しくはC1000テクニカルマニュアルを参照してください。
・出荷時設定値は位置制御運転を行う設定となっています。
・モータパラメータにつきましては、当社IPMモータに最適な値があらかじめ設定してあります。

■環境設定

パラメータ	機　能	設定範囲	出荷時設定
A1-01	パラメータのアクセスレベル	0：A1-01、A1-04の設定/モニタ可能 Uパラメータのモニタ可能 1：A2-01～32のみ設定/モニタ可能 2：すべてのパラメータが設定/モニタ可能	2
A1-03	イニシャライズ	0：初期化しない 1110：ユーザパラメータ設定値での初期化 2220：工場出荷時設定に初期化　（注1） 3330：使用不可 6660：使用不可	0
A1-07	DriveWorks EZ機能選択	0：無効 1：有効 2：多機能接点入力で切り替え （H1-□□ = 9Fで有効）	0
A2-01	お気に入り1	最小値：A1-01 最大値：o4-13	d9.02
A2-02	お気に入り2		d9.05
A2-03	お気に入り3		d9.06
A2-04	お気に入り4		d9.07
A2-05	お気に入り5		d9.08
A2-06	お気に入り6		d9.10
A2-07	お気に入り7		d9.21
A2-08	お気に入り8		d9.22
A2-09	お気に入り9		d9.28
A2-10	お気に入り10		d9.29
A2-11	お気に入り11		d9.30
A2-12	お気に入り12		d9.31
A2-13	お気に入り13		L7.01
A2-14	お気に入り14		L7.02
A2-15	お気に入り15		L7.03
A2-16	お気に入り16		L7.04
A2-17～32	お気に入り17～32		—

注1. イニシャライズ2220実行後のパラメータ値は、C1000テクニカルマニュアル記載の出荷時設定ではなく、ニッセイ仕様の出荷時設定値に戻りますのでご注意願います。
詳細はインバータ購入時に同梱されている小紙（黄色）を参照してください。

■アプリケーション

パラメータ	機　能	設定範囲	出荷時設定
b1-01	周波数指令選択1 (注1)	0：オペレータ 1：制御回路端子（アナログ入力） 2：MEMOBUS 通信	1
b1-02	運転指令選択1	0：オペレータ 1：制御回路端子（シーケンス入力） 2：MEMOBUS 通信	1
b1-03	停止方法選択	0：減速停止 1：フリーラン停止 2：全領域直流制動(DB) 停止 3：タイマ付きフリーラン停止	1
b1-04	逆転禁止選択　(注1)	0：モータ逆転可能 1：モータ逆転禁止	0
b1-08	プログラムモードの運転指令選択	0：運転不可 1：運転可能 2：プログラムモードへの移行不可 (運転中はプログラムモードに移らない)	0
b1-14	相順選択　(注1)	0：標準 1：相順入れ替え （回転方向（正転・逆転）が切り替わります。）	0
b1-15	周波数指令選択1 (注2)	0：オペレータ 1：制御回路端子（アナログ入力） 2：MEMOBUS 通信	0
b1-16	運転指令選択2	0：オペレータ 1：制御回路端子（シーケンス入力） 2：MEMOBUS 通信	0
b5-01	PID制御の選択　(注2)	0：PID制御無効 1：PID制御有効（偏差をD制御する） 2：PID制御有効（フィードバック値をD制御する） 3：PID制御有効（周波数指令+PID出力、 偏差をD制御する） 4：PID制御有効（周波数指令+PID出力、 フィードバック値をD制御する）	0
b5-02	比例ゲイン(P)	最小値：0.00 最大値：25.00	1.00
b5-03	積分時間 (I)	最小値：0.0 s 最大値：360.0 s	1.0
b5-05	微分時間 (D)	最小値：0.00 s 最大値：10.00 s	0.00

注1. 位置制御で運転する場合、設定値を工場出荷時設定値から変更しないでください。
注2. 速度制御運転時に有効となります。

■チューニング（調整）

パラメータ	機　能	設定範囲	出荷時設定
C1-01	加速時間1（注2）	最小値：0.0 s 最大値：6000.0 s	1.5
C1-02	減速時間1（注2）	最小値：0.0 s 最大値：6000.0 s	5.0
C1-03	加速時間2（注2）	最小値：0.0 s 最大値：6000.0 s	10.0
C1-04	減速時間2（注2）	最小値：0.0 s 最大値：6000.0 s	10.0
C1-05	加速時間3（注2）	最小値：0.0 s 最大値：6000.0 s	10.0
C1-06	減速時間3（注2）	最小値：0.0 s 最大値：6000.0 s	10.0
C1-07	加速時間4（注1）	最小値：0.0 s 最大値：6000.0 s	0.1
C1-08	減速時間4（注1）	最小値：0.0 s 最大値：6000.0 s	0.0
C1-10	加減速時間の単位	0：0.01 秒単位（0.00 ～ 600.00 秒） 1：0.1 秒単位（0.0 ～ 6000.0 秒）	1
C5-01	速度制御(ASR)の比例ゲイン1（P）	最小値：0.00 最大値：300.00	0.1kW用：10.00 0.2kW用：8.00 0.4kW用：6.00 0.75kW用：9.00 1.5kW用：10.00 2.2kW用：10.00
C5-02	速度制御(ASR)の積分時間1（I）	最小値：0.000 s 最大値：10.000 s	0.500
C5-03	速度制御(ASR)の比例ゲイン2（P）	最小値：0.00 最大値：300.00	10.00
C5-04	速度制御(ASR)の積分時間2（I）	最小値：0.000 s 最大値：10.000 s	0.500
C5-06	速度制御(ASR)の一次遅れ時定数1	最小値：0.000 s 最大値：0.500 s	0.016
C5-39	速度制御(ASR)の一次遅れ時定数2	最小値：0.000 s 最大値：0.500 s	0.000
C6-02	キャリア周波数選択	1：2.0 kHz 2：4.0 kHz 3：6.0 kHz 4：8.0 kHz 5：10.0 kHz 6：12.0 kHz	2

注1. 位置制御で運転する場合、設定値を工場出荷時設定値から変更しないでください。
注2. 速度制御運転時に有効となります。

■指令

パラメータ	機　能	設定範囲	出荷時設定
d1-1~d1-16	周波数指令選択1～16 (注2)	最小値：0 r/min 最大値：2500 r/min	0
d1-17	寸動周波数指令　(注2)	最小値：0 r/min 最大値：2500 r/min	600
d3-01~d3-03	ジャンプ周波数1～3　(注2)	最小値：0.0 Hz 最大値：400.0 Hz	0.00
d3-04	ジャンプ周波数幅　(注2)	最小値：0.0 % 最大値：40.0 %	1.0
d9-01	位置制御選択	0：速度制御 1：位置制御	1
d9-02	位置指令方法の選択	0：符号＋パルス列（正論理） 2：CW ＋ CCW（正論理） 4：90°位相差二相パルス（4倍）	0
d9-05	位置決め用 電子ギア比（分子）	最小値：1 最大値：65535	1
d9-06	位置決め用 電子ギア比（分母）	最小値：1 最大値：65535	1
d9-07	位置指令 加減速時間時定数	最小値：0 ms 最大値：65535 ms	0
d9-08	位置指令 移動平均時間	最小値：0 ms 最大値：2000 ms	0
d9-09	位置ループゲイン 切り替え周波数	最小値：0.0 Hz 最大値：400.0 Hz	0.0
d9-10	位置ループゲイン1	最小値：0.00 最大値：50.00	5.00
d9-11	位置ループゲイン2	最小値：0.00 最大値：50.00	5.00
d9-17	運転指令入力時の回転方向選択	0：正転 1：逆転	0
d9-21	位置決め完了幅	最小値：0 最大値：65535	50
d9-22	位置決め完了信号 出力タイミング選択	0：位置偏差のみ 1：位置偏差＋位置指令フィルタ出力 2：位置偏差＋位置指令入力	0
d9-23	NEAR信号幅	最小値：1 最大値：65535	100
d9-28	位置偏差過大 検出レベル下位4桁	最小値：0 最大値：9999	0.1kW用：2880 0.2kW用：2880 0.4kW用：2880 0.75kW用：4320 1.5kW用：4320 2.2kW用：4320
d9-29	位置偏差過大 検出レベル上位5桁	最小値：0 最大値：65535	0.1kW用：12 0.2kW用：12 0.4kW用：12 0.75kW用：18 1.5kW用：18 2.2kW用：18
d9-30	位置偏差過大 警告レベル下位4桁	最小値：0 最大値：9999	0.1kW用：1440 0.2kW用：1440 0.4kW用：1440 0.75kW用：2160 1.5kW用：2160 2.2kW用：2160
d9-31	位置偏差過大 警告レベル上位5桁	最小値：0 最大値：65535	0.1kW用：6 0.2kW用：6 0.4kW用：6 0.75kW用：9 1.5kW用：9 2.2kW用：9
d9-32	LIM SW1入力時の クリープ速度	最小値：0.0 Hz 最大値：400.0 Hz	3.0
d9-33	LIM SW1入力後の 移動角	最小値：0 最大値：65535	1024
d9-34	LIM SW2入力後の 移動角	最小値：0 最大値：65535	50
d9-40	位置制御用 Drive Works EZ選択	0：位置制御用DriveWorksEZ 無効 1：位置制御用DriveWorksEZ 有効	0

注1. 位置制御で運転する場合、設定値を工場出荷時設定値から変更しないでください。
注2. 速度制御運転時に有効となります。

■端子機能選択

パラメータ	機　能	設定範囲	出荷時設定
H1-01	端子S1の機能選択	最小値：1 最大値：9F P.748参照	42
H1-02	端子S2の機能選択		37
H1-03	端子S3の機能選択		24
H1-04	端子S4の機能選択		14
H1-05	端子S5の機能選択		4D
H1-06	端子S6の機能選択		4E
H1-07	端子S7の機能選択		F
H1-08	端子S8の機能選択		F
H2-01	端子P1-C1の機能選択	最小値：0 最大値：192 P.749参照	2A
H2-02	端子P2-C2の機能選択		0
H2-03	端子P3-C3の機能選択		10E
H2-04	端子P4-C4の機能選択		F
H2-06	積算電力パルス出力 単位選択	0：0.1 kWh 単位 1：1 kWh 単位 2：10 kWh 単位 3：100 kWh 単位 4：1000 kWh 単位	0
H3-02	端子A1機能選択	最小値：0 最大値：1F P.749参照	0
H3-03	端子A1入力ゲイン	最小値：−999.9 % 最大値：999.9 %	72.0
H3-04	端子A1入力バイアス	最小値：−999.9 % 最大値：999.9 %	0.0
H3-09	端子A2信号レベル選択	0：0 ～ 10 V（ゼロリミットあり） 1：0 ～ 10 V（ゼロリミットなし） 2：4 ～ 20 mA	2
H3-10	端子A2機能選択	最小値：0 最大値：1F P.749参照	0
H3-11	端子A2入力ゲイン	最小値：−999.9 % 最大値：999.9 %	100.0
H3-12	端子A2入力バイアス	最小値：−999.9 % 最大値：999.9 %	0.0
H3-13	アナログ入力のフィルタ時定数	最小値：0.00 s 最大値：2.00 s	0.03
H3-16	端子A1オフセット	最小値：−500 最大値：500	0
H3-17	端子A2オフセット	最小値：−500 最大値：500	0
H4-01	端子FMモニタ選択	最小値：000 最大値：999	105
H4-02	端子FMモニタゲイン	最小値：−999.9 % 最大値：999.9 %	100.0
H4-03	端子FMモニタバイアス	最小値：−999.9 % 最大値：999.9 %	0.0
H4-07	端子FM信号レベル選択	0：0 ～ 10 V（ゼロリミットあり） 1：0 ～ 10 V（ゼロリミットなし）	0

■保護機能

パラメータ	機　能	設定範囲	出荷時設定
L2-01	瞬時停電動作選択　(注1)	0：無効 1：有効 2：CPU 動作中有効 3：KEB 動作 4：CPU 動作中KEB 有効 5：瞬停検出時KEB 減速停止	0
L3-04	減速中ストール 防止機能選択　(注1)	0：無効 1：有効 2：最適調整 3：有効(制動抵抗器付きストール防止機能) 4：過励磁減速1 5：過励磁減速2	0
L3-11	過電圧抑制機能選択　(注1)	0：無効 1：有効	0
L4-01	周波数検出レベル	最小値：0.0 Hz 最大値：400.0 Hz	0.0
L4-02	周波数検出幅	最小値：0.0 Hz 最大値：20.0 Hz	4.0
L7-01	正転側電動状態トルクリミット	最小値：0 % 最大値：150 %	150
L7-02	逆転側電動状態トルクリミット		150
L7-03	正転側回生状態トルクリミット		150
L7-04	逆転側回生状態トルクリミット		150
L7-28	外部正転側トルクリミット	最小値：0 % 最大値：150 %	150
L7-29	外部逆転側トルクリミット	最小値：0 % 最大値：150 %	150

■オペレータ関係

パラメータ	機　能	設定範囲	出荷時設定
o1-01	ドライブモード 表示項目選択	最小値：104 最大値：621	109
o1-02	電源オン時 モニタ表示項目選択	1：周波数指令(U1-01) 2：FWD/REV(正転中／逆転中) 3：出力周波数(U1-02) 4：出力電流(U1-03) 5：o1-01 で設定したモニタ項目	3
o1-03	周波数指令設定／表示の単位	0：0.01 Hz 単位 1：0.01 % 単位 2 ：r/min 単位 3：任意単位	2

注1. 位置制御で運転する場合、設定値を工場出荷時設定値から変更しないでください。
注2. 速度制御運転時に有効となります。

■パラメータの出荷時設定について

ニッセイ仕様C1000インバータは、以下の定数に関して出荷時設定値が変更されています。
A1-03を2220でイニシャライズを行った場合、下記定数は表中の値に戻ります。テクニカルマニュアルに記載しています値には戻りませんので注意願います。

No.	名　称	出荷時設定	No.	名　称	出荷時設定
A2-01	お気に入り1～32	d9-02	C2-01	加速開始時のS字特性時間	0
A2-02		d9-05	C2-02	加速完了時のS字特性時間	0
A2-03		d9-06	C2-03	減速開始時のS字特性時間	0
A2-04		d9-07	d9-01	位置制御選択	1
A2-05		d9-08	E1-01	入力電圧設定	200
A2-06		d9-10	H1-01	端子S1の機能選択	42
A2-07		d9-21	H1-02	端子S2の機能選択	37
A2-08		d9-22	H1-05	端子S5の機能選択	4D
A2-09		d9-28	H1-06	端子S6の機能選択	4E
A2-10		d9-29	H1-07	端子S7の機能選択	0F
A2-11		d9-30	H1-08	端子S8の機能選択	0F
A2-12		d9-31	H2-01	端子P1-C1の機能選択	2A
A2-13		L7-01	H2-02	端子P2-C2の機能選択	0
A2-14		L7-02	H2-03	端子P3-C3の機能選択	10E
A2-15		L7-03	H2-04	端子P4-C4の機能選択	0F
A2-16		L7-04	H3-03	端子A1入力ゲイン	72
A2-17～32		—	H4-01	端子FMモニタ選択	105
b1-03	停止方法選択	1	H5-05	CE(MEMOBUS通信エラー)検出選択	0
b2-01	零速度レベル	0	L3-04	減速中ストール防止機能選択	0
b2-13	停止時短絡制動時間	0	n8-57	高周波重畳選択	1
C1-01	加速時間1	1.5	o1-01	ドライブモード表示項目選択	109
C1-02	減速時間1	5	o1-02	電源オン時モニタ表示項目選択	3
C1-07	加速時間4	0.1	o1-03	周波数指令設定/表示の単位	2
C1-08	減速時間4	0			