

3. 5 多段速運転（15段速度）

5r1 ~ **5r7** : 多段速運転周波数 1~7

F2B7 ~ **F294** : 多段速運転周波数 8~15

・機能

外部からの接点信号を切り換えるだけで、最大15段の速度を選択できます。多段速の周波数は下限周波数 **LL** から上限周波数 **UL** の範囲で任意に設定できます。

【設定方法】

1) 運転停止

運転・停止は端子台から行います。

タイトル	機 能	調整範囲	設定値
Cmd	コマンドモード選択	0: 端子台 1: パネル（延長パネル含む） 2: RS485 通信	0

注) 多段速運転と、それ以外の速度指令（アナログ信号、設定ダイヤル、通信等）を切り換える場合は、周波数設定モード選択 **F2B7** にて選択してください。 → 3.5 項 3) または、5.4 項を参照

2) 多段速周波数設定

必要な段数の速度（周波数）を設定します。

【パラメータ設定】

1段から7段速までの設定

タイトル	機 能	調整範囲	標準出荷設定値
5r1 ~ 5r7	多段速運転周波数 1~7	LL ~ UL (Hz)	0.0

8段から15段速までの設定

タイトル	機 能	調整範囲	標準出荷設定値
F2B7 ~ F294	多段速運転周波数 8~15	LL ~ UL (Hz)	0.0

多段速接点入力信号例：SW1 (LOGIC) =SINK 側、 $F127$ (シンク/ソース切換) =0：シンク設定の場合
 ○：ON —：OFF (全てOFFの場合には、多段速以外の速度指令が有効になります。)

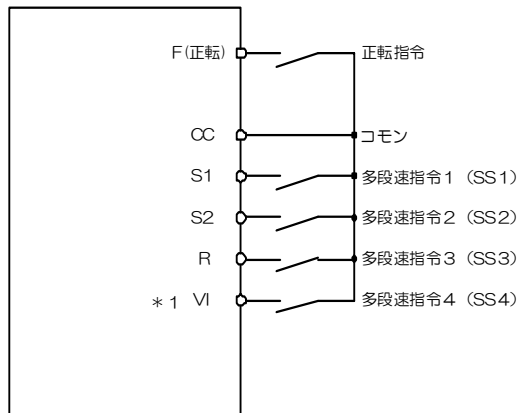
	端子	多 段 速 度														
		1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
CC	S1	○	—	○	—	○	—	○	—	○	—	○	—	○	—	○
	S2	—	○	○	—	—	○	○	—	—	○	○	—	—	○	○
	R	—	—	—	○	○	○	○	—	—	—	—	○	○	○	○
	VI	—	—	—	—	—	—	—	○	○	○	○	○	○	○	○

☆端子の機能は次の通りです。

- 端子 S1 …… 入力端子機能選択 3A (S1) $F113=10$ (多段速指令 1: SS1)
 端子 S2 …… 入力端子機能選択 4A (S2) $F114=12$ (多段速指令 2: SS2)
 端子 R …… 入力端子機能選択 2A (R) $F112=14$ (多段速指令 3: SS3)
 端子 VI …… { アナログ/接点入力選択 (VI) $F109=2$ (接点入力)
 { 入力端子機能選択 5 (VI) $F115=16$ (多段速指令 4: SS4)

☆標準出荷設定では SS3、SS4 は割付けされていませんので、R と VI 端子に入力端子機能選択で SS3、SS4 を割付けてください VI 端子は接点入力への切換え設定も必要です。

[接続図例] (シンク設定 “標準出荷設定” の場合)



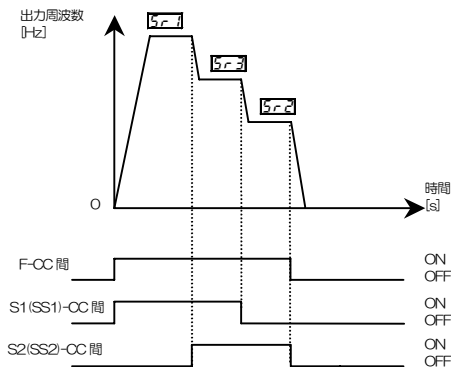
- * 1：VI 端子を接点入力端子として使用する場合 ($F109=2$)、スライドスイッチ SW2 (RESIST) を必ず ON 側に設定してください。詳細は、2.3.2 項 (B-7, 11 ページ) を参照ください。

3) 他の速度指令との併用

コマンドモード選択 <i>Cmd</i>		0: 端子台			1: パネル (延長パネル含む)、 2: RS485 通信		
周波数設定モード選択 <i>Fnd</i>		0: 端子台 VI 5: 外部接点 アップダウン	1: 設定ダイヤル1 (中央部を押して 記憶) 2: 設定ダイヤル2 (電源オフでも記憶)	3: RS485 通信	0: 端子台 VI 5: 外部接点 アップダウン	1: 設定ダイヤル1 (中央部を押して 記憶) 2: 設定ダイヤル2 (電源オフでも記憶)	3: RS485 通信
多段速指令	あり	多段速指令有効 注1)			端子指令 有効	設定ダイヤル 指令有効	通信指令 有効
	なし	端子指令 有効	設定ダイヤル 指令有効	通信指令 有効	(多段速指令は受け付けません)		

注1) その他の速度指令、多段速指令が同時に入力された場合には、常に多段速指令が優先されます。

標準出荷設定時の3段速運転例を下記に示します。(5r1~3は周波数設定が必要です。)



3 段速度運転例