

## 第 5 章 機能コード

### 5.1 機能コード概要

機能コードは FRENIC-Ace が持つさまざまな機能を選択するために使用します。機能コードは 3 桁もしくは 4 桁の英数字からなります。1 桁目はアルファベットで、機能コードのグループを分類し、続く 2 桁もしくは 3 桁の数字でグループ内の個々のコードを識別します。機能コードは、基本機能 (F コード)、端子機能 (E コード)、制御機能 (C コード)、モータ 1 パラメータ (P コード)、ハイレベル機能 (H コード) (H1 コード)、モータ 2 パラメータ (A コード)、応用機能 1 (J コード) (J1 コード)、応用機能 2 (d コード)、カスタマイズロジック (U コード) (U1 コード)、リンク機能 (y コード)、タッチパネル機能 (K コード)、オプション機能 (o コード) の 12 グループで構成されます。各機能コードの機能は設定するデータで決まります。以下は機能コード一覧表の補足説明です。オプション機能 (o コード) については、各オプションの取扱説明書を参照してください。

#### ROM バージョン 6000 番 (3.7kW 以下)、ROM バージョン 800 番 (5.5kW 以上) 以降の新機能

- Multi シリーズからの置き換え時に上位コントローラのプログラム変更を最小化できるよう、RS-485・フィールドバス通信経由でのインバータへの機能コードアクセス時にデータフォーマット整合や機能コードの読み替えを自動的に行うことができるようにしました。
- カスタマイズロジックから以下の機能コード設定値を変更可能としました。  
F26, H07, H114, H147, H173, H180, H195, J63, J64, J90, J92, J98, J99, d09, d10, d11, d12, d21, d22, d32, d33, d71, d72, d73, d74, d75, d76, d77, d90, d91

#### ROM バージョン 6100 番 (3.7kW 以下)、ROM バージョン 900 番 (5.5kW 以上) 以降の新機能

- 当社製プレミアム効率 (TR) モータに対応のモータ定数を追加・選択できるようにしました。
- RS-485 通信において、インバータが受け付ける周波数・運転指令の指令元ポート (ポート 1 とポート 2) の定義を入れ替えることができるようにしました。
- 高頻度の主電源 ON/OFF による充電抵抗焼損を防止するため、充電抵抗過熱検出・保護機能の適用容量を拡張しました。 (~15kW) また、この保護機能の有効/無効を選択できるようにしました。

#### 通信コード Multi 互換モードに関する改善

ROM バージョン 6100 番 (3.7kW 以下)、ROM バージョン 900 番 (5.5kW 以上) 以降 FRENIC-Multi シリーズからの置き換えの際、コントローラ側のプログラム変更を最小化できる機能として追加いたしました「y96:通信コード Multi 互換モード」に関する下記の問題を解決しました。

- H54 書き込みの際に Ace シリーズで追加された H55 に H54 と同値が設定できない問題。
- FRENIC-Multi シリーズに存在し、Ace シリーズには存在しない設定値“3”を P99/A39 に書き込んだ場合、書き込みエラーが発生する問題。
- Multi 互換モードによる H98 設定値を書き込んだ場合に初期値で有効 (1) となっている制動トランジスタ異常検出 (bit6) が無効 (0) 化されてしまう問題。
- Modbus-RTU プロトコルでの連続ファンクション書き込みを行った場合、書き込み範囲内に FRENIC-Multi シリーズには存在せず、Ace シリーズで追加になった機能コードが含まれている場合、意図しない設定値が書き込まれる可能性がある問題。

#### 初期化に関する改善

ROM バージョン 6100 番 (3.7kW 以下)、ROM バージョン 900 番 (5.5kW 以上) 以降

- H03=3 によるモータ 2 の定数初期化時にモータ 1 の極数 P01 が初期化されてしまう問題を解決しました。

#### EN 回路の異常監視に関する改善

ROM バージョン 6100 番 (3.7kW 以下)、ROM バージョン 900 番 (5.5kW 以上) 以降

- 瞬時停電中に EN1, 2 端子を両方 OFF→ON としてしまうと、復電時に EcF アラームが発生してしまう問題を解決しました。
- EN1, 2 が ON の状態でインバータ電源起動後約 1 秒以内に EN1, 2 端子を OFF すると、停止状態累積 50 分後に ecF アラームが発生してしまう問題を解決しました。
- EN1, 2 が OFF の状態でインバータ電源起動後、不足電圧 (LV) となり、その状態で EN1, 2 を ON し、その後不足電圧状態から復帰した場合に RDY 信号が ON しない問題を解決しました。

#### ローダ対応に関する改善

ROM バージョン 5700 番以降 (3.7kW 以下)





- インバータ運転中にローダから調整のための機能コードの設定値を書き込むと出力周波数が一瞬 0Hz になってから、再加速する問題を解決しました。

## 5.2 機能コード一覧表について

### 5.2.1 補足事項

#### ■ 運転中の機能コードデータの変更、反映、保存について

インバータの運転中にデータ変更が可能な機能コードと不可能な機能コードに分類されます。機能コード一覧表の「運転中変更」欄の記号の意味を下表に示します。

記号	運転中の変更	データの反映と保存
Y*	可能	△/▽キーによってデータを変更した時点で、直ちにインバータの動作に反映されます。ただし、この段階では、変更した値はインバータに保存されていません。インバータに保存するには、  キーを押します。  キーで保存せずに  キーで変更する状態から抜けると、変更前のデータがインバータの動作に反映されます。
Y	可能	△/▽キーによってデータを変更しても、そのままではインバータの動作に反映されず、  キーを押すことにより、変更した値がインバータの動作に反映され、かつインバータに保存されます。
N	不可	—

#### ■ データのコピーについて

USB 付遠隔タッチパネル：TP-E1U（オプション）または、多機能タッチパネル：TP-A1-E2C（オプション）によって、機能コードデータの一括コピー（プログラムモードのメニュー番号7「データコピー」）ができます。この機能を使用して、すべての機能コードデータを読み出し、別のインバータに同じデータを書き込むことができます。

ただし、コピー元とコピー先のインバータが同一仕様でない場合、安全のためにコピーされない機能コードがあります。コピーされない機能コードは、必要に応じて個別に設定してください。次ページ以降の機能コード一覧表の「データコピー」の欄に、これらを分類する記号が示されています。

- Y： コピーされます。
- Y1： インバータ容量が異なる場合、コピーされません。
- Y2： 電圧系列が異なる場合、コピーされません。
- N： コピーされません。

#### ■ データの論理反転設定について

デジタル入力端子とトランジスタ・接点出力端子は、機能コードデータの設定により論理反転した信号にすることができます。論理反転とは、入力または出力のON・OFF状態を逆にする機能で、アクティブON（ONで機能有効：正論理）とアクティブOFF（OFFで機能有効：負論理）とを切り換えます。ただし、信号の機能によっては論理反転ができない場合もあります。

論理反転信号は、設定したい機能の機能コードデータに対して1000を加えたデータを設定することで切り換えます。例えば、機能コードE01によってフリーラン指令『BX』を選択する場合、以下となります。

機能コードデータ	動作
7	『BX』がONでフリーラン（アクティブON）
1007	『BX』がOFFでフリーラン（アクティブOFF）

### ■ 制御方式について

FRENIC-Ace では、下記の制御方式を選択できます。機能コードによっては、特定の制御方式のみに有効な機能コードもあります。機能コード一覧表で制御方式の欄に各制御方式ごとに、「Y：有効」または「N：無効」を示します。

機能コード表の 制御方式欄	制御対象 (H18)	制御方式 (F42)
V/f	速度 (V/f は周波数)	V/f 制御 (F42=0) ダイナミックトルクベクトル制御 (F42=1)
PG V/f		速度センサ付き V/f 制御 (F42=3) 速度センサ付きダイナミックトルクベクトル制御 (F42=4)
PG ベクトル		速度センサ付きベクトル制御 (F42=6)
トルク制御	トルク	速度センサ付きベクトル制御 (F42=6)
PM	周波数	センサレスベクトル制御 (永久磁石式同期電動機) (F42=15)

制御方式の詳細についてはユーザーズマニュアルの「機能コード F42 制御方式選択 1」を参照してください。

**注意** FRENIC-Ace は、汎用インバータであり、基本的な制御方式は従来機種と同等で、周波数をベースにした機能コードで構成されています。ただし、速度制御を行う制御方式では、制御対象がモータの速度であり、周波数ではありません。その場合周波数をモータ速度に換算してください。

換算式                      モータの速度 ( $\text{min}^{-1}$ ) =  $120 \times \text{周波数 (Hz)} / \text{極数}$

5.2.2 機能コード一覧表

FRENIC-Ace で使用する機能コードの一覧表を示します。  
各機能の詳細はユーザーズマニュアルを参照ください。

■ Fコード：Fundamental Functions (基本機能)

機能コード	名称	設定可能範囲	運転中変更	データコピー	工場出荷値	制御方式				
						V/f	PG V/f	PGベクトル	トルク制御	PM
F00	データ保護	0: データ保護無し, デジタル設定保護無し 1: データ保護有り, デジタル設定保護無し 2: データ保護無し, デジタル設定保護有り 3: データ保護有り, デジタル設定保護有り	Y	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
F01	周波数設定 1	0: タッチパネルキー操作 (⏏/⏏)キー 1: アナログ電圧入力 (端子【12】) (DC0~±10V) 2: アナログ電流入力 (端子【C1】) (C1機能) (DC4~20mA) 3: アナログ電圧入力 (端子【12】) +アナログ電流入力 (端子【C1】) (C1機能) 5: アナログ電圧入力 (端子【C1】) (V2機能) (DC0~10V) 7: UP/DOWN 制御 8: タッチパネルキー操作 (⏏/⏏)キー (バランスレスパンプレス有り) 10: パターン運転 11: デジタル入力インタフェースカード(オプション) 12: パルス列入力	N	Y	0	Y	Y	Y	N	Y
F02	運転・操作	0: タッチパネル運転(回転方向入力: 端子台) 1: 外部信号(デジタル入力) 2: タッチパネル運転(正転) 3: タッチパネル運転(逆転)	N	Y	2	Y	Y	Y	Y	Y
F03	最高出力周波数 1	25.0~500.0Hz	N	Y	60.0	Y	Y	Y	Y	Y
F04	ベース(基底)周波数 1	25.0~500.0Hz	N	Y	50.0	Y	Y	Y	Y	Y
F05	ベース(基底)周波数電圧 1	0: AVR 不動作(電源電圧に比例した電圧を出力) 80~240V: AVR 動作(200V 系列) 160~500V: AVR 動作(400V 系列)	N	Y2	200/400	Y	Y	Y	Y	Y
F06	最高出力電圧 1	80~240V: AVR 動作(200V 系列) 160~500V: AVR 動作(400V 系列)	N	Y2		Y	Y	N	N	N
F07	加速時間 1	0.00~6000s	Y	Y	6.00	Y	Y	Y	N	Y
F08	減速時間 1	※ 0.00 は加減速時間キャンセル(外部でソフトスタートストップを行う場合)	Y	Y	6.00	Y	Y	Y	N	Y
F09	トルクブースト 1	0.0~20.0%(ベース(基底)周波数電圧 1 に対する%値)	Y	Y	*2	Y	Y	N	N	N
F10	電子サーマル 1 (モータ保護用) (特性選択)	1: 動作(自己冷却ファン・汎用モータ用) 2: 動作(他励ファン・インバータ(FV)モータ用)	Y	Y	1	Y	Y	Y	Y	Y
F11	(動作レベル)	0.00A(不動作), インバータ定格電流の 1~135%の電流値 (インバータ定格電流は F80 に依存します)	Y	Y1 Y2	*3	Y	Y	Y	Y	Y
F12	(熱時定数)	0.5~75.0min	Y	Y	5.0	Y	Y	Y	Y	Y
F14	瞬時停電再始動 (動作選択)	0: 即時トリップ 1: 復電時トリップ 2: 瞬時減速停止後トリップ 3: 運転継続(重慣性負荷または一般負荷用) 4: 停電時の周波数より再始動(一般負荷用) 5: 始動周波数より再始動	Y	Y	1	Y	Y	Y	N	Y
F15	周波数リミッタ (上限)	0.0~500.0Hz	Y	Y	70.0	Y	Y	Y	N	Y
F16	(下限)	0.0~500.0Hz	Y	Y	0.0	Y	Y	Y	N	Y
F18	バイアス (周波数設定 1 用)	-100.00~100.00%	Y*	Y	0.00	Y	Y	Y	N	Y
F20	直流制動 1 (開始周波数)	0.0~60.0Hz	Y	Y	0.0	Y	Y	Y	N	Y
F21	(動作レベル)	0~100%(HHD 仕様) 0~80%(HND 仕様) 0~60%(HND 仕様)(2.2/3.7kWのみ)	Y	Y	0	Y	Y	Y	N	Y
F22	(時間)	0.00(不動作): 0.01~30.00s	Y	Y	0.00	Y	Y	Y	N	Y
F23	始動周波数 1	0.0~60.0Hz	Y	Y	0.5	Y	Y	Y	N	Y
F24	(継続時間)	0.00~10.00s	Y	Y	0.00	Y	Y	Y	N	Y
F25	停止周波数	0.0~60.0Hz	Y	Y	0.2	Y	Y	Y	N	Y
F26	モータ運転音 (キャリア周波数)	0.75~16kHz: 200V 系 HHD 仕様 0.1~22kW 0.75~16kHz: 200V 系 HND 仕様 0.1~1.5kW, 5.5~18.5kW 0.75~16kHz: 400V 系 HHD 仕様 0.4~22kW 0.75~16kHz: 400V 系 HND 仕様 0.4~1.5kW, 5.5~18.5kW 0.75~10kHz: 200V 系/400V 系 HND 仕様 22kW 0.75~10kHz: 200V 系/400V 系 HND 仕様 2.2~3.7kW	Y	Y	2	Y	Y	Y	Y	Y
F27	(音色)	0: レベル 0(不動作) 1: レベル 1 2: レベル 2 3: レベル 3	Y	Y	0	Y	Y	N	N	N

は、クイックセットアップ対象機能コードを示します。

\*2 容量別に標準的な値が設定されます。「5.2.3 適用電動機容量別工場出荷設定値(HHD モード時)」を参照してください。

\*3 モータの定格電流が設定されます。ユーザーズマニュアルの「5.2.4 モータ定数」(機能コード P03) を参照してください。

5.2 機能コード一覧表について

機能コード	名称	設定可能範囲	運転中変更	データコピー	工場出荷値	制御方式				
						V/f	PG V/f	PGベクトル	トルク制御	PM
F29	端子FM (動作選択)	0: 電圧出力 (DC0~+10V) 1: 電流出力 (DC4~20mA) 2: 電流出力 (DC0~20mA) 3: パルス出力	Y	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
F30	(出力ゲイン)	0~300%	Y*	Y	100	Y	Y	Y	Y	Y
F31	(機能選択)	0: 出力周波数1(滑り補償前) 1: 出力周波数2(滑り補償後) 2: 出力電流 3: 出力電圧 4: 出力トルク 5: 負荷率 6: 消費電力 7: PIDフィードバック値 8: 速度検出値/速度推定値 9: 直流中間回路電圧 10: ユニバーサルA0 13: モータ出力 14: アナログ出力テスト(+) 15: PID指令(SV) 16: PID出力(MV) 17: 同期角度偏差(同期運転) 18: インバータ冷却フィン温度 21: PGフィードバック値 111~120: カスタマイズロジック出力信号1~10	Y	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
F32	メーカー用	0~2	Y	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
F33	端子FM (パルスレート)	25~3200p/s (モニタ量100%時のパルス数)	Y*	Y	1440	Y	Y	Y	Y	Y
F34	メーカー用	0~300	Y*	Y	100	Y	Y	Y	Y	Y
F35	メーカー用	0~120	Y	Y	2	Y	Y	Y	N	Y
F37	負荷選択/ 自動トルクブースト/ 自動省エネルギー運転1	0: 2乗低減トルク負荷 1: 定トルク負荷 2: 自動トルクブースト 3: 自動省エネルギー運転(2乗低減トルク負荷) 4: 自動省エネルギー運転(定トルク負荷) 5: 自動省エネルギー運転(自動トルクブースト)	N	Y	1	Y	Y	Y	N	N
F38	停止周波数 (検出方式)	0: 速度検出値 / 速度推定値 1: 速度指令値	N	Y	0	N	N	Y	N	N
F39	(継続時間)	0.00~10.00s	Y	Y	0.00	Y	Y	Y	N	Y
F40	トルク制限値1 (駆動)	0~300% ; 999(不動作)	Y	Y	999	Y	Y	Y	Y	Y
F41	(制動)	0~300% ; 999(不動作)	Y	Y	999	Y	Y	Y	Y	Y
F42	制御方式選択1	0: V/f制御: 滑り補償なし 1: ダイナミックトルクベクトル制御 2: V/f制御: 滑り補償あり 3: 速度センサ付きV/f制御 4: 速度センサ付きダイナミックトルクベクトル制御 6: 速度センサ付きベクトル制御 15: 速度センサレスベクトル制御(永久磁石同期電動機)	N	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
F43	電流制限 (動作選択)	0: 不動作 1: 一定速時(加減速時不動作) 2: 加減速時および一定速時(減速時不動作)	Y	Y	2	Y	Y	N	N	N
F44	(動作レベル)	20~200% (インバータ定格電流基準値)	Y	Y	15kW以下 180 18.5kW以上 160	Y	Y	N	N	N
F50	電子サーマル (制動抵抗器保護用) (放電耐量)	1~9000kWs OFF(キャンセル)	Y	Y1 Y2	OFF	Y	Y	Y	Y	Y
F51	(平均許容損失)	0.001~99.99kW	Y	Y1 Y2	0.001	Y	Y	Y	Y	Y
F52	(制動抵抗値)	0.00: 抵抗値不要方式(FRENIC-Multi 互換動作) 0.01~999Ω	Y	Y1 Y2	0.00	Y	Y	Y	Y	Y
F80	運転モード (HHD/HND 切換)	0: HHD仕様 1: HND仕様 (3相200V/400V系列2.2/3.7kWは設定不可) 4: HND仕様 (3相200V/400V系列2.2/3.7kWのみ設定可) 単相200V系列はHHD仕様のみです。	N	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y

は、クイックセットアップ対象機能コードを示します。

■ Eコード : Extension Terminal Functions (端子機能)

機能コード	名称	設定可能範囲	運転中変更	データコピー	工場出荷値	制御方式					
						V/f	PG V/f	PGベクトル	トルク制御	PM	
E01	端子 X1 (機能選択)	0(1000): 多段周波数選択 (0~1 段)	『SS1』	N	Y	0	Y	Y	Y	N	Y
E02	端子 X2 (機能選択)	1(1001): 多段周波数選択 (0~3 段)	『SS2』	N	Y	1	Y	Y	Y	N	Y
E03	端子 X3 (機能選択)	2(1002): 多段周波数選択 (0~7 段)	『SS4』	N	Y	2	Y	Y	Y	N	Y
E04	端子 X4 (機能選択)	3(1003): 多段周波数選択 (0~15 段)	『SS8』	N	Y	7	Y	Y	Y	N	Y
E05	端子 X5 (機能選択)	4(1004): 加減速選択 (2 段)	『RT1』	N	Y	8	Y	Y	Y	N	Y
		5(1005): 加減速選択 (4 段)	『RT2』				Y	Y	Y	N	Y
		6(1006): 自己保持選択	『HLD』				Y	Y	Y	N	Y
		7(1007): フリーラン指令	『BX』				Y	Y	Y	Y	Y
		8(1008): アラーム(異常)リセット	『RST』				Y	Y	Y	Y	Y
		9(1009): 外部アラーム (9=アクティブ OFF/1009=アクティブ ON)	『THR』				Y	Y	Y	Y	Y
		10(1010): ジョギング運転	『JOG』				Y	Y	Y	N	N
		11(1011): 周波数設定 2 / 周波数設定 1	『Hz2/Hz1』				Y	Y	Y	N	Y
		12(1012): モータ選択 2	『M2』				Y	Y	Y	Y	Y
		13: 直流制動指令	『DCBRK』				Y	Y	Y	N	N
		14(1014): トルク制限 2 / トルク制限 1	『TL2/TL1』				Y	Y	Y	Y	Y
		15: 商用切換 (50Hz)	『SW50』				Y	Y	N	N	N
		16: 商用切換 (60Hz)	『SW60』				Y	Y	N	N	N
		17(1017): UP 指令	『UP』				Y	Y	Y	N	Y
		18(1018): DOWN 指令	『DOWN』				Y	Y	Y	N	Y
		19(1019): 編集許可指令 (データ変更可)	『WE-KP』				Y	Y	Y	Y	Y
		20(1020): PID 制御キャンセル	『Hz/PID』				Y	Y	Y	N	Y
		21(1021): 正動作/逆動作切換	『IVS』				Y	Y	Y	N	Y
		22(1022): インタロック	『IL』				Y	Y	Y	Y	Y
		23(1023): トルク制御キャンセル	『Hz/TRQ』				N	N	N	Y	N
		24(1024): リンク運転選択 (RS-485, BUS オプション)	『LE』				Y	Y	Y	Y	Y
		25(1025): ユニバーサル DI	『U-DI』				Y	Y	Y	Y	Y
		26(1026): 始動特性選択	『STM』				Y	Y	N	N	Y
		30(1030): 強制停止 (30=アクティブ OFF/1030=アクティブ ON)	『STOP』				Y	Y	Y	Y	Y
		32(1032): 予備励磁	『EXITE』				N	N	Y	Y	N
		33(1033): PID 積分・微分リセット	『PID-RST』				Y	Y	Y	N	Y
		34(1034): PID 積分ホールド	『PID-HLD』				Y	Y	Y	N	Y
		35(1035): ローカル(タッチパネル)指令選択	『LOC』				Y	Y	Y	Y	Y
		42(1042): 原点リミットスイッチ	『LS』				Y	Y	N	N	N
		43(1043): スタート / リセット	『S/R』				Y	Y	N	N	N
		44(1044): シリアルパルス受信モード	『SPRM』				Y	Y	N	N	N
		45(1045): リターンモード	『RTN』				Y	Y	N	N	N
		46(1046): 過負荷停止有効	『OLS』				Y	Y	Y	N	Y
		47(1047): サーボロック指令	『LOCK』				N	N	Y	N	N
		48: パルス列入力 (X5 端子のみ (E05))	『PIN』				Y	Y	Y	N	Y
		49(1049): パルス列符号 (X5 端子以外 (E01~E04))	『SIGN』				Y	Y	Y	N	Y
		59(1059): バッテリ運転選択	『BATRY/UPS』				Y	Y	Y	N	N
		60(1060): トルクバイアス指令 1	『TB1』				N	N	Y	N	N
		61(1061): トルクバイアス指令 2	『TB2』				N	N	Y	N	N
		62(1062): トルクバイアスホールド	『H-TB』				N	N	Y	N	N
		65(1065): ブレーキ確認	『BRKE』				Y	Y	Y	N	N
		70(1070): 周速一定制御キャンセル	『Hz/LSC』				Y	Y	Y	N	N
		71(1071): 周速一定制御周波数メモリ	『LSC-HLD』				Y	Y	Y	N	N
		72(1072): 商用運転中入力 (モータ 1)	『CRUN-M1』				Y	Y	Y	Y	N
		73(1073): 商用運転中入力 (モータ 2)	『CRUN-M2』				Y	Y	Y	Y	N
		76(1076): ドループ選択	『DROOP』				Y	Y	Y	N	N
		78(1078): 速度制御変数切換 1	『MPRM1』				N	Y	Y	Y	Y
		79(1079): 速度制御変数切換 2	『MPRM2』				N	Y	Y	Y	Y
		80(1080): カスタマイズロジックキャンセル	『CLC』				Y	Y	Y	Y	Y
		81(1081): カスタマイズロジック全タイマクリア	『CLTC』				Y	Y	Y	Y	Y
		82(1082): 回生回避制御キャンセル	『AR-CCL』				Y	Y	Y	N	Y
		100: 機能なし	『NONE』				Y	Y	Y	Y	Y
		171(1171): PID 制御多段指令 1	『PID-SS1』				Y	Y	Y	N	Y
		172(1172): PID 制御多段指令 2	『PID-SS2』				Y	Y	Y	N	Y

※ ( )内は論理反転の信号です。(短絡時-OFF)

5.2 機能コード一覧表について

機能コード	名称	設定可能範囲	運転中変更	データコピー	工場出荷値	制御方式				
						V/f	PG V/f	PGベクトル	トルク制御	PM
E10	加速時間 2	0.00~6000s ※ 0.00 は加減速時間キャンセル(外部でソフトスタートストップを行う場合)	Y	Y	6.00	Y	Y	Y	N	Y
E11	減速時間 2		Y	Y	6.00	Y	Y	Y	N	Y
E12	加速時間 3		Y	Y	6.00	Y	Y	Y	N	Y
E13	減速時間 3		Y	Y	6.00	Y	Y	Y	N	Y
E14	加速時間 4		Y	Y	6.00	Y	Y	Y	N	Y
E15	減速時間 4		Y	Y	6.00	Y	Y	Y	N	Y
E16	トルク制限 2 (駆動)	0~300%; 999(不動作)	Y	Y	999	Y	Y	Y	Y	Y
E17	(制動)	0~300%; 999(不動作)	Y	Y	999	Y	Y	Y	Y	Y
E20	端子 Y1 (機能選択)	0(1000): 運転中 『RUN』	N	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
E21	端子 Y2 (機能選択)	1(1001): 周波数(速度)到達 『FAR』	N	Y	7	Y	Y	Y	N	Y
E27	端子 30A/B/C (Ry 出力) (機能選択)	2(1002): 周波数(速度)検出 『FDT』	N	Y	99	Y	Y	Y	Y	Y
		3(1003): 不足電圧停止中 『LU』				Y	Y	Y	Y	Y
		4(1004): トルク極性検出 『B/D』				Y	Y	Y	Y	Y
		5(1005): インバータ出力制限中 『IOL』				Y	Y	Y	Y	Y
		6(1006): 瞬時停電復電動作中 『IPF』				Y	Y	Y	Y	Y
		7(1007): モータ過負荷予報 『OL』				Y	Y	Y	Y	Y
		8(1008): タッチパネル運転中 『KP』				Y	Y	Y	Y	Y
		10(1010): 運転準備出力 『RDY』				Y	Y	Y	Y	Y
		15(1015): AX 端子機能 『AX』				Y	Y	Y	Y	Y
		16(1016): パターン運転ステージ移行 『TU』				Y	Y	Y	N	Y
		17(1017): パターン運転サイクル動作完了 『T0』				Y	Y	Y	N	Y
		18(1018): パターン運転ステージ No.1 『STG1』				Y	Y	Y	N	Y
		19(1019): パターン運転ステージ No.2 『STG2』				Y	Y	Y	N	Y
		20(1020): パターン運転ステージ No.4 『STG4』				Y	Y	Y	N	Y
		21(1021): 速度到達 2 『FAR2』				Y	Y	Y	N	Y
		22(1022): インバータ出力制限中(ディレイ付き) 『IOL2』				Y	Y	Y	Y	Y
		25(1025): 冷却ファン ON-OFF 制御 『FAN』				Y	Y	Y	Y	Y
		26(1026): リトライ動作中 『TRY』				Y	Y	Y	Y	Y
		27(1027): ユニバーサル DO 『U-DO』				Y	Y	Y	Y	Y
		28(1028): 冷却フィン過熱予報 『OH』				Y	Y	Y	Y	Y
		29(1029): 同期完了 『SY』				N	Y	Y	N	N
		30(1030): 寿命予報 『LIFE』				Y	Y	Y	Y	Y
		31(1031): 周波数(速度)検出 2 『FDT2』				Y	Y	Y	Y	Y
		33(1033): 指令ロス検出 『REF OFF』				Y	Y	Y	N	Y
		35(1035): インバータ出力中 『RUN2』				Y	Y	Y	Y	Y
		36(1036): 過負荷回避制御中 『OLP』				Y	Y	Y	N	Y
		37(1037): 電流検出 『ID』				Y	Y	Y	Y	Y
		38(1038): 電流検出 2 『ID2』				Y	Y	Y	Y	Y
		39(1039): 電流検出 3 『ID3』				Y	Y	Y	Y	Y
		41(1041): 低電流検出 『IDL』				Y	Y	Y	Y	Y
		42(1042): PID 警報出力 『PID-ALM』				Y	Y	Y	N	Y
		43(1043): PID コントロール中 『PID-CTL』				Y	Y	Y	N	Y
		44(1044): PID 少量停止中 『PID-STP』				Y	Y	Y	N	Y
		45(1045): 低トルク検出 『U-TL』				Y	Y	Y	Y	Y
		46(1046): トルク検出 1 『TD1』				Y	Y	Y	Y	Y
		47(1047): トルク検出 2 『TD2』				Y	Y	Y	Y	Y
		48(1048): モータ 1 切換 『SWM1』				Y	Y	Y	Y	Y
		49(1049): モータ 2 切換 『SWM2』				Y	Y	Y	Y	Y
		52(1052): 正転中信号 『FRUN』				Y	Y	Y	Y	Y
		53(1053): 逆転中信号 『RRUN』				Y	Y	Y	Y	Y
		54(1054): リモートモード中 『RMT』				Y	Y	Y	Y	Y
		56(1056): サーミスタ検出 『THM』				Y	Y	Y	Y	Y
		57(1057): ブレーキ信号 『BRKS』				Y	Y	Y	N	N
		58(1058): 周波数(速度)検出 3 『FDT3』				Y	Y	Y	Y	Y
		59(1059): 【C1】(C1 機能) 端子断線検出 『C1OFF』				Y	Y	Y	Y	Y
		70(1070): 速度有 『DNZS』				N	Y	Y	Y	Y
		71(1071): 速度一致 『DSAG』				N	Y	Y	N	Y
		72(1072): 周波数(速度)到達 3 『FAR3』				Y	Y	Y	N	Y
		76(1076): PG 異常検出 『PG-ERR』				N	Y	Y	N	Y
		77(1077): 低中間電圧検出 『U-EDC』				Y	Y	Y	Y	Y
		79(1079): 瞬時停電減速中 『IPF2』				Y	Y	Y	Y	Y

5.2 機能コード一覧表について

機能コード	名称	設定可能範囲	運転中変更	データコピー	工場出荷値	制御方式					
						V/f	PG V/f	PGベクトル	トルク制御	PM	
		80(1080): 停止点エラー警報 『OT』				N	Y	N	N	N	
		81(1081): 位置制御動作中 『TO』				N	Y	N	N	N	
		82(1082): 位置決め完了信号 『PSET』				N	Y	Y	N	N	
		83(1083): 現在位置パルスオーバーフロー 『POF』				N	Y	N	N	N	
		84(1084): メンテナンスタイマ 『MNT』				Y	Y	Y	Y	Y	
		87(1087): 周波数到達検出 『FARFDT』				Y	Y	Y	N	Y	
		90(1090): アラーム内容1 『AL1』				Y	Y	Y	Y	Y	
		91(1091): アラーム内容2 『AL2』				Y	Y	Y	Y	Y	
		92(1092): アラーム内容4 『AL4』				Y	Y	Y	Y	Y	
		93(1093): アラーム内容8 『AL8』				Y	Y	Y	Y	Y	
		98(1098): 軽故障 『L-ALM』				Y	Y	Y	Y	Y	
		99(1099): 一括アラーム 『ALM』				Y	Y	Y	Y	Y	
		101(1101): EN端子検出回路異常 『DECF』				Y	Y	Y	Y	Y	
		102(1102): EN端子OFF 『ENOFF』				Y	Y	Y	Y	Y	
		105(1105): 制動トランジスタ異常 『DBAL』				Y	Y	Y	Y	Y	
		111(1111): カスタマイズロジック出力信号1 『CL01』				Y	Y	Y	Y	Y	
		112(1112): カスタマイズロジック出力信号2 『CL02』				Y	Y	Y	Y	Y	
		113(1113): カスタマイズロジック出力信号3 『CL03』				Y	Y	Y	Y	Y	
		114(1114): カスタマイズロジック出力信号4 『CL04』				Y	Y	Y	Y	Y	
		115(1115): カスタマイズロジック出力信号5 『CL05』				Y	Y	Y	Y	Y	
		116(1116): カスタマイズロジック出力信号6 『CL06』				Y	Y	Y	Y	Y	
		117(1117): カスタマイズロジック出力信号7 『CL07』				Y	Y	Y	Y	Y	
		118(1118): カスタマイズロジック出力信号8 『CL08』				Y	Y	Y	Y	Y	
		119(1119): カスタマイズロジック出力信号9 『CL09』				Y	Y	Y	Y	Y	
		120(1120): カスタマイズロジック出力信号10 『CL010』				Y	Y	Y	Y	Y	
		※ ( )内は論理反転の信号です。(短絡時-OFF)									
E29	周波数到達ディレイ (FAR2)	0.01~10.00s	Y	Y	0.10	Y	Y	Y	N	Y	
E30	周波数到達検出幅 (検出幅)	0.0~10.0Hz	Y	Y	2.5	Y	Y	Y	N	Y	
E31	周波数検出 (動作レベル)	0.0~500.0Hz	Y	Y	60.0	Y	Y	Y	N	Y	
E32	(ヒステリシス幅)	0.0~500.0Hz	Y	Y	1.0	Y	Y	Y	N	Y	
E34	過負荷予報/電流検出 (動作レベル)	0.00A(不動作), インバータ定格電流の1~200% (インバータ定格電流はF80に依存します)	Y	Y1 Y2	*3	Y	Y	Y	Y	Y	
E35	(タイマ時間)	0.01~600.00s	Y	Y	10.00	Y	Y	Y	Y	Y	
E36	周波数検出2 (動作レベル)	0.0~500.0Hz	Y	Y	60.0	Y	Y	Y	Y	Y	
E37	電流検出2/低電流検出 (動作レベル)	0.00A(不動作), インバータ定格電流の1~200% (インバータ定格電流はF80に依存します)	Y	Y1 Y2	*3	Y	Y	Y	Y	Y	
E38	(タイマ時間)	0.01~600.00s	Y	Y	10.00	Y	Y	Y	Y	Y	
E39	定寸送り時間用係数	0.000~9.999	Y	Y	0.000	Y	Y	Y	N	Y	
E42	表示フィルタ	0.0~5.0s	Y	Y	0.5	Y	Y	Y	Y	Y	
E43	LED モニタ (表示選択)	0: 速度モニタ (E48にて選択可) 3: 出力電流 4: 出力電圧 8: トルク演算値 9: 消費電力 10: PID 指令値 12: PID フィードバック値 13: タイマ値 14: PID 出力 15: 負荷率 16: モータ出力 17: アナログ入力モニタ 21: 現在位置パルス 22: 位置偏差パルス 23: トルク電流(%) 24: 磁束指令値(%) 25: 積算電力量	Y	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y	
E44	(停止中表示)	0: 設定値表示 1: 出力値表示	Y	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y	
E48	LED モニタ詳細 (速度モニタ選択)	0: 出力周波数1(滑り補償前) 1: 出力周波数2(滑り補償後) 2: 設定周波数 3: モータ回転速度 4: 負荷回転速度 5: ライン速度 6: 定寸送り時間 7: 速度(%)	Y	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y	
E49	トルク指令モニタ (極性選択)	0: トルク極性 1: 駆動(+), 制動(-)	Y	Y	1	Y	Y	Y	Y	Y	
E50	速度表示係数	0.01~200.00	Y	Y	30.00	Y	Y	Y	Y	Y	
E51	積算電力データ表示係数	0.000(キャンセルおよびリセット), 0.001~9999	Y	Y	0.010	Y	Y	Y	Y	Y	

\*3 モータの定格電流が設定されます。ユーザーズマニュアルの「5.2.4 モータ定数」(機能コードP03)を参照してください。



5.2 機能コード一覧表について







機能コード	名称	設定可能範囲	運転中変更	データコピー	工場出荷値	制御方式					
						V/f	PG V/f	PGベクトル	トルク制御	PM	
E52	タッチパネルメニュー選択	0: 機能コードデータ設定モード(メニュー0とメニュー1およびメニュー7) 1: 機能コードデータ確認モード(メニュー2とメニュー7) 2: フルメニューモード	Y	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y	
E54	周波数検出3 (動作レベル)	0.0~500.0Hz	Y	Y	60.0	Y	Y	Y	Y	Y	
E55	電流検出3 (動作レベル)	0.00A(不動作), インバータ定格電流の1~200% (インバータ定格電流はF80に依存します)	Y	Y1 Y2	*3	Y	Y	Y	Y	Y	
E56	(タイマ時間)	0.01~600.00s	Y	Y	10.00	Y	Y	Y	Y	Y	
E59	端子【C1】機能選択 (C1機能/V2機能)	0: アナログ電流入力 (C1機能) 1: アナログ電圧入力 (V2機能)	N	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y	
E61	端子【12】 (拡張機能選択)	0: 拡張機能割付けなし	N	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y	
E62	端子【C1】 (拡張機能選択)	1: 周波数補助設定1 2: 周波数補助設定2	N	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y	
E63	端子【V2】 (拡張機能選択)	3: PIDプロセス指令1 5: PIDフィードバック値 6: 比率設定 7: アナログトルク制限値A 8: アナログトルク制限値B 9: トルクバイアス 10: トルク指令値 11: トルク電流指令値 17: 正転速度制限値 18: 逆転速度制限値 20: アナログ入力モニタ	N	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y	
E64	デジタル設定周波数の保存	0: 自動保存(主電源切断) 1: キーONで保存	Y	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y	
E65	指令ロス検出 (運転継続周波数)	0: 減速停止, 20~120%, 999: キャンセル	Y	Y	999	Y	Y	Y	N	Y	
E76	直流中間電圧検出レベル	200~400V (200V 系列) 400~800V (400V 系列)	Y	Y	235 470	Y	Y	Y	Y	Y	
E78	トルク検出1 (動作レベル)	0~300%	Y	Y	100	Y	Y	Y	Y	Y	
E79	(タイマ時間)	0.01~600.00s	Y	Y	10.00	Y	Y	Y	Y	Y	
E80	トルク検出2/低トルク検出 (動作レベル)	0~300%	Y	Y	20	Y	Y	Y	Y	Y	
E81	(タイマ時間)	0.01~600.00s	Y	Y	20.00	Y	Y	Y	Y	Y	
E98	端子FWD (機能選択)	0(1000): 多段周波数選択(0~1段)	『SS1』	N	Y	98	Y	Y	Y	N	Y
E99	端子REV (機能選択)	1(1001): 多段周波数選択(0~3段)	『SS2』	N	Y	99	Y	Y	Y	N	Y
		2(1002): 多段周波数選択(0~7段)	『SS4』				Y	Y	Y	N	Y
		3(1003): 多段周波数選択(0~15段)	『SS8』				Y	Y	Y	N	Y
		4(1004): 加減速選択(2段)	『RT1』				Y	Y	Y	N	Y
		5(1005): 加減速選択(4段)	『RT2』				Y	Y	Y	N	Y
		6(1006): 自己保持選択	『HLD』				Y	Y	Y	N	Y
		7(1007): フリーラン指令	『BX』				Y	Y	Y	Y	Y
		8(1008): アラーム(異常)リセット	『RST』				Y	Y	Y	Y	Y
		9(1009): 外部アラーム (9=アクティブOFF/1009=アクティブON)	『THR』				Y	Y	Y	Y	Y
		10(1010): ジョギング運転	『JOG』				Y	Y	Y	N	N
		11(1011): 周波数設定2/周波数設定1	『Hz2/Hz1』				Y	Y	Y	N	Y
		12(1012): モータ選択2	『M2』				Y	Y	Y	Y	Y
		13: 直流制動指令	『DCBRK』				Y	Y	Y	N	N
		14(1014): トルク制限2/トルク制限1	『TL2/TL1』				Y	Y	Y	Y	Y
		15: 商用切換(50Hz)	『SW50』				Y	Y	N	N	N
		16: 商用切換(60Hz)	『SW60』				Y	Y	N	N	N
		17(1017): UP指令	『UP』				Y	Y	Y	N	Y
		18(1018): DOWN指令	『DOWN』				Y	Y	Y	N	Y
		19(1019): 編集許可指令(データ変更可)	『WE-KP』				Y	Y	Y	Y	Y
		20(1020): PID制御キャンセル	『Hz/PID』				Y	Y	Y	N	Y
		21(1021): 正動作/逆動作切換	『IVS』				Y	Y	Y	N	Y
		22(1022): インタロック	『IL』				Y	Y	Y	Y	Y
		23(1023): トルク制御キャンセル	『Hz/TRQ』				N	N	N	Y	N
		24(1024): リンク運転選択(RS-485, BUS option)	『LE』				Y	Y	Y	Y	Y
		25(1025): ユニバーサルDI	『U-DI』				Y	Y	Y	Y	Y
		26(1026): 始動特性選択	『STM』				Y	Y	N	N	N
		30(1030): 強制停止 (30=アクティブOFF/1030=アクティブON)	『STOP』				Y	Y	Y	Y	Y
		32(1032): 予備励磁	『EXITE』				N	N	Y	Y	N
		33(1033): PID積分・微分リセット	『PID-RST』				Y	Y	Y	N	Y
		34(1034): PID積分ホールド	『PID-HLD』				Y	Y	Y	N	Y
		35(1035): ローカル(タッチパネル)指令選択	『LOC』				Y	Y	Y	Y	Y
		42(1042): 原点リミットスイッチ	『LS』				Y	Y	N	N	N
		43(1043): スタート / リセット	『S/R』				Y	Y	N	N	N
		44(1044): シリアルパルス受信モード	『SPRM』				Y	Y	N	N	N

\*3 モータの定格電流が設定されます。ユーザーズマニュアルの「5.2.4 モータ定数」(機能コードP03)を参照してください。

5.2 機能コード一覧表について

機能コード	名称	設定可能範囲	運転中変更	データコピー	工場出荷値	制御方式				
						V/f	PG V/f	PGベクトル	トルク制御	PM
		45 (1045): リターンモード				Y	Y	N	N	N
		46 (1046): 過負荷停止有効				Y	Y	Y	N	Y
		47 (1047): サーボロック指令				N	N	Y	N	N
		49 (1049): パルス列符号 (X5 端子以外 (E01~E04))				Y	Y	Y	N	Y
		59 (1059): バッテリ運転選択				Y	Y	Y	N	N
		60 (1060): トルクバイアス指令 1				N	N	Y	N	N
		61 (1061): トルクバイアス指令 2				N	N	Y	N	N
		62 (1062): トルクバイアスホールド				N	N	Y	N	N
		65 (1065): ブレーキ確認				Y	Y	Y	N	N
		70 (1070): 周速一定制御キャンセル				Y	Y	Y	N	N
		71 (1071): 周速一定制御周波数メモリ				Y	Y	Y	N	N
		72 (1072): 商用運転中入力 (モータ 1)				Y	Y	Y	Y	N
		73 (1073): 商用運転中入力 (モータ 2)				Y	Y	Y	Y	N
		76 (1076): ドループ選択				Y	Y	Y	N	N
		78 (1078): 速度制御変数切換 1				N	Y	Y	Y	Y
		79 (1079): 速度制御変数切換 2				N	Y	Y	Y	Y
		80 (1080): カスタマイズロジックキャンセル				Y	Y	Y	Y	Y
		81 (1081): カスタマイズロジック全タイムクリア				Y	Y	Y	Y	Y
		82 (1082): 回生回避制御キャンセル				Y	Y	Y	N	Y
		98: 正転運転・停止指令				Y	Y	Y	Y	Y
		99: 逆転運転・停止指令				Y	Y	Y	Y	Y
		100: 機能なし				Y	Y	Y	Y	Y
		171 (1171): PID 制御多段指令 1				Y	Y	Y	N	Y
		172 (1172): PID 制御多段指令 2				Y	Y	Y	N	Y
		※ ( )内は論理反転の信号です。(短絡時-OFF)								

■ Cコード : Control Functions of Frequency (制御機能)

機能コード	名称	設定可能範囲	運転中変更	データコピー	工場出荷値	制御方式				
						V/f	PG V/f	PGベクトル	トルク制御	PM
C01	ジャンプ周波数 1	0.0~500.0Hz	Y	Y	0.0	Y	Y	Y	N	Y
C02	2		Y	Y	0.0	Y	Y	Y	N	Y
C03	3		Y	Y	0.0	Y	Y	Y	N	Y
C04	(幅)		0.0~30.0Hz	Y	Y	3.0	Y	Y	Y	N
C05	多段周波数 1	0.00~500.00Hz	Y	Y	0.00	Y	Y	Y	N	Y
C06	2		Y	Y	0.00	Y	Y	Y	N	Y
C07	3		Y	Y	0.00	Y	Y	Y	N	Y
C08	4		Y	Y	0.00	Y	Y	Y	N	Y
C09	5		Y	Y	0.00	Y	Y	Y	N	Y
C10	6		Y	Y	0.00	Y	Y	Y	N	Y
C11	7		Y	Y	0.00	Y	Y	Y	N	Y
C12	8		Y	Y	0.00	Y	Y	Y	N	Y
C13	9		Y	Y	0.00	Y	Y	Y	N	Y
C14	10		Y	Y	0.00	Y	Y	Y	N	Y
C15	11		Y	Y	0.00	Y	Y	Y	N	Y
C16	12		Y	Y	0.00	Y	Y	Y	N	Y
C17	13		Y	Y	0.00	Y	Y	Y	N	Y
C18	14		Y	Y	0.00	Y	Y	Y	N	Y
C19	15		Y	Y	0.00	Y	Y	Y	N	Y
C20	ジョギング周波数	0.00~500.00Hz	Y	Y	0.00	Y	Y	Y	N	N
C21	パターン運転/タイマ運転 (動作選択)	0: 1サイクル運転 1: 繰り返し運転 2: 1サイクル運転後定速運転 3: タイマ運転	N	Y	0	Y	Y	Y	N	Y
C22	(ステージ 1)	特殊設定です。3回  キーを押下します。 1回目 運転時間 0.0~6000 s を設定し  キー 2回目 回転方向 F (正転) , r (逆転) を設定し  キー 3回目 加減速時間 1~4 を設定し  キー	Y	Y	1回目: 0.00	Y	Y	Y	N	Y
C23	(ステージ 2)		Y	Y	2回目: F	Y	Y	Y	N	Y
C24	(ステージ 3)		Y	Y	3回目: 1	Y	Y	Y	N	Y
C25	(ステージ 4)		Y	Y		Y	Y	Y	N	Y
C26	(ステージ 5)		Y	Y		Y	Y	Y	N	Y
C27	(ステージ 6)		Y	Y		Y	Y	Y	N	Y
C28	(ステージ 7)		Y	Y		Y	Y	Y	N	Y
C30	周波数設定 2	0: タッチパネルキー操作 (  ) キー 1: アナログ電圧入力 (端子【12】) (DC0~±10V) 2: アナログ電流入力 (端子【C1】) (C1機能) (DC4~20mA) 3: アナログ電圧入力 (端子【12】)+アナログ電流入力 (端子【C1】) (C1機能) 5: アナログ電圧入力 (端子【C1】) (V2機能) (DC0~10V) 7: UP/DOWN 制御 8: タッチパネルキー操作 (  ) キー (バランスレスバンプレス有り) 10: パターン運転 11: デジタル入力インタフェースカード (オプション) 12: パルス列入力	N	Y	2	Y	Y	Y	N	Y
C31	アナログ入力調整 (端子【12】) (オフセット)	-5.0~5.0%	Y*	Y	0.0	Y	Y	Y	Y	Y
C32	(ゲイン)	0.00~200.00%	Y*	Y	100.0	Y	Y	Y	Y	Y
C33	(フィルタ)	0.00~5.00s	Y	Y	0.05	Y	Y	Y	Y	Y
C34	(ゲイン基準点)	0.00~100.00%	Y*	Y	100.0	Y	Y	Y	Y	Y
C35	(極性選択)	0: 両極性 1: 片極性	N	Y	1	Y	Y	Y	Y	Y
C36	アナログ入力調整 (端子【C1】) (C1機能) (オフセット)	-5.0~5.0%	Y*	Y	0.0	Y	Y	Y	Y	Y
C37	(ゲイン)	0.00~200.00%	Y*	Y	100.0	Y	Y	Y	Y	Y
C38	(フィルタ)	0.00~5.00s	Y	Y	0.05	Y	Y	Y	Y	Y
C39	(ゲイン基準点)	0.00~100.00%	Y*	Y	100.0	Y	Y	Y	Y	Y
C40	端子【C1】 (C1機能) (動作選択)	0: 4~20 mA 片極 1: 0~20 mA 片極 10: 4~20 mA 両極 11: 0~20 mA 両極	N	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
C41	アナログ入力調整 (端子【C1】) (V2機能) (オフセット)	-5.0~5.0%	Y*	Y	0.0	Y	Y	Y	Y	Y
C42	(ゲイン)	0.00~200.00%	Y*	Y	100.0	Y	Y	Y	Y	Y
C43	(フィルタ)	0.00~5.00s	Y	Y	0.05	Y	Y	Y	Y	Y
C44	(ゲイン基準点)	0.00~100.00%	Y*	Y	100.0	Y	Y	Y	Y	Y
C45	(極性選択)	0: 両極性 1: 片極性	N	Y	1	Y	Y	Y	Y	Y

5.2 機能コード一覧表について

機能コード	名称	設定可能範囲	運転中変更	データコピー	工場出荷値	制御方式				
						V/f	PG V/f	PGベクトル	トルク制御	PM
C50	バイアス(周波数設定1用) (バイアス基準点)	0.00~100.00%	Y*	Y	0.00	Y	Y	Y	N	Y
C53	正逆動作選択 (周波数設定1)	0: 正動作 1: 逆動作	Y	Y	0	Y	Y	Y	N	Y
C55	アナログ入力調整 (端子【12】) (バイアス)	-100.00~100.00 %	Y	Y	0.00	Y	Y	Y	Y	Y
C56	(バイアス基準点)	0.00~100.00 %	Y	Y	0.00	Y	Y	Y	Y	Y
C58	(表示単位)	※ J105 と同じ (ただし, 設定範囲は, 1~80)	Y	Y	2	Y	Y	Y	Y	Y
C59	(最大尺度)	-999.00~0.00~9990.00	N	Y	100	Y	Y	Y	Y	Y
C60	(最小尺度)	-999.00~0.00~9990.00	N	Y	0.00	Y	Y	Y	Y	Y
C61	アナログ入力調整 (端子【C1】(C1機能)) (バイアス)	-100.00~100.00 %	Y	Y	0.00	Y	Y	Y	Y	Y
C62	(バイアス基準点)	0.00~100.00 %	Y	Y	0.00	Y	Y	Y	Y	Y
C64	(表示単位)	※ J105 と同じ (ただし, 設定範囲は, 1~80)	Y	Y	2	Y	Y	Y	Y	Y
C65	(最大尺度)	-999.00~0.00~9990.00	N	Y	100	Y	Y	Y	Y	Y
C66	(最小尺度)	-999.00~0.00~9990.00	N	Y	0.00	Y	Y	Y	Y	Y
C67	アナログ入力調整 (端子【C1】(V2機能)) (バイアス)	-100.00~100.00 %	Y	Y	0.00	Y	Y	Y	Y	Y
C68	(バイアス基準点)	0.00~100.00 %	Y	Y	0.00	Y	Y	Y	Y	Y
C70	(表示単位)	※ J105 と同じ (ただし, 設定範囲は, 1~80)	Y	Y	2	Y	Y	Y	Y	Y
C71	(最大尺度)	-999.00~0.00~9990.00	N	Y	100	Y	Y	Y	Y	Y
C72	(最小尺度)	-999.00~0.00~9990.00	N	Y	0.00	Y	Y	Y	Y	Y
C89	通信による周波数補正1 (分子)	-32768~32767 (タッチパネル表示は8000~7FFFH) (0設定時は1扱いとなります)	Y	Y	1	Y	Y	Y	N	Y
C90	通信による周波数補正2 (分母)	-32768~32767 (タッチパネル表示は8000~7FFFH) (0設定時は1扱いとなります)	Y	Y	1	Y	Y	Y	N	Y

■ Pコード : Motor 1 Parameters (モータ 1パラメータ)

機能コード	名称	設定可能範囲	運転中変更	データコピー	工場出荷値	制御方式				
						V/f	PG V/f	PGベクトル	トルク制御	PM
P01	モータ 1 (極数)	2~22 極	N	Y1Y2	4	Y	Y	Y	Y	Y
P02	(容量)	0.01~1000 kW (P99 = 0, 4, 20, 21 の時) 0.01~1000 HP (P99 = 1 の時)	N	Y1Y2	*6	Y	Y	Y	Y	Y
P03	(定格電流)	0.00~2000A	N	Y1Y2	*6	Y	Y	Y	Y	Y
P04	(オートチューニング)	0: 不動作 1: 停止チューニング(%R1, %X, 定格滑り) 2: 回転チューニング(%R1, %X, 定格滑り, 無負荷電流, %X 補正係数 1) 5: 停止チューニング(%R1, %X)	N	X	0	Y	Y	Y	Y	Y
P05	(オンラインチューニング)	0: 不動作, 1: 動作	Y	Y	0	Y	Y	N	N	N
P06	(無負荷電流)	0.00~2000A	N	Y1Y2	*6	Y	Y	Y	Y	N
P07	(%R1)	0.00~50.00%	Y	Y1Y2	*6	Y	Y	Y	Y	N
P08	(%X)	0.00~50.00%	Y	Y1Y2	*6	Y	Y	Y	Y	N
P09	(滑り補償ゲイン(駆動))	0.0~200.0%	Y*	Y	100.0	Y	Y	Y	N	N
P10	(滑り補償応答時間)	0.01~10.00s	Y	Y1Y2	0.5	Y	Y	N	N	N
P11	(滑り補償ゲイン(制動))	0.0~200.0%	Y*	Y	100.0	Y	Y	Y	N	N
P12	(定格滑り)	0.00~15.00Hz	N	Y1Y2	*6	Y	Y	Y	N	N
P13	(鉄損係数 1)	0.00~20.00%	Y	Y1Y2	*6	Y	Y	Y	Y	N
P16	(磁気飽和係数 1)	0.0~300.0%	Y	Y1Y2	*6	N	N	Y	Y	N
P17	(磁気飽和係数 2)	0.0~300.0%	Y	Y1Y2	*6	N	N	Y	Y	N
P18	(磁気飽和係数 3)	0.0~300.0%	Y	Y1Y2	*6	N	N	Y	Y	N
P19	(磁気飽和係数 4)	0.0~300.0%	Y	Y1Y2	*6	N	N	Y	Y	N
P20	(磁気飽和係数 5)	0.0~300.0%	Y	Y1Y2	*6	N	N	Y	Y	N
P30	(PMSM 磁極位置検出方式)	0: 電流引き込み 1: IPM (埋込磁石) モータ用方式 2: SPM (表面磁石) モータ用方式 3: IPM モータ用電流引き込み方式	N	Y1Y2	1	N	N	N	N	Y
P53	(%X 補正係数 1)	0~300%	Y	Y1Y2	100	Y	Y	Y	Y	N
P55	(ベクトル制御用トルク電流)	0.00~2000A	N	Y1Y2	*6	N	N	Y	Y	N
P56	(ベクトル制御用誘起電圧係数)	50~100%	N	Y1Y2	*6	N	N	Y	Y	N
P60	(PMSM 電機子抵抗)	0.000~50.000Ω	N	Y1Y2	*7	N	N	N	N	Y
P61	(PMSM d 軸インダクタンス)	0.00~500.00mH	N	Y1Y2	*7	N	N	N	N	Y
P62	(PMSM q 軸インダクタンス)	0.00~500.00mH	N	Y1Y2	*7	N	N	N	N	Y
P63	(PMSM 誘起電圧)	80~240V (200V 級); 160~500V (400V 級)	N	Y1Y2	*7	N	N	N	N	Y
P64	(PMSM 鉄損)	0.0~20.0%	Y	Y1Y2	*7	N	N	N	N	Y
P65	(PMSM q 軸インダクタンス磁気飽和補正)	0.0~100.0% : 999	Y	Y1Y2	*7	N	N	N	N	Y
P74	(PMSM 始動時電流指令値)	10~200% (100%=モータ定格電流)	Y*	Y1Y2	*7	N	N	N	N	Y
P83	(PMSM メーカ用)*9	0.0~50.0 : 999	Y	Y1Y2	999	N	N	N	N	-
P84	(PMSM メーカ用)*9	0.0~100.0 : 999	N	Y1Y2	999	N	N	N	N	-
P85	(PMSM 磁束制限値)	50.0~150.0 : 999	Y	Y1Y2	999	N	N	N	N	Y
P86	(PMSM メーカ用)*9	0.0~100.0%	N	N	0.0	N	N	N	N	-
P87	(PMSM NS 判別電流指令値)	0~200%	N	Y1Y2	60	N	N	N	N	Y
P88	(PMSM メーカ用)*9	0~100% : 999	N	Y1Y2	999	N	N	N	N	-
P89	(PMSM メーカ用)*9	0: 1~100	N	Y1Y2	0	N	N	N	N	-
P90	(PMSM 過電流保護レベル)	0.00(キャンセル); 0.01~2000A	N	Y1Y2	*7	N	N	N	N	Y
P99	モータ 1 選択	0: モータ特性 0(富士標準モータ 8 形シリーズ) 1: モータ特性 1(HP 代表モータ代表機種) 4: その他 5: モータ特性 5 (富士プレミアム効率モータ) *11 20: その他 (PMSM) 21: モータ特性(富士標準 PMSM GNB2 シリーズ)	N	Y1Y2	0	Y	Y	Y	Y	Y

\*6 容量別にモータの定数が設定されます。

\*7 工場出荷値は富士標準同期モータ GNB シリーズの定数が設定されます。

\*11 インバータ ROM バージョン E2S16100 以降 (3.7kW 以下)、E2S10900 以降 (5.5kW 以上) より対応します。

■ Hコード : High Performance Functions (ハイレベル機能)

機能コード	名称	設定可能範囲	運転中変更	データコピー	工場出荷値	制御方式				
						V/f	PG V/f	PGベクトル	トルク制御	PM
H02	データ初期化 (初期値選択)	0: 富士電機標準初期値 1: ユーザ初期値	N	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
H03	(対象)	0: 不動作 1: 全初期化(機能コードH02の設定にもとづく) 2: モータ1定数 3: モータ2定数 11: リンク機能 [yコード] を除くすべて 12: カスタマイズロジック [Uコード] のみ	N	N	0	Y	Y	Y	Y	Y
H04	リトライ (回数)	0: 不動作, 1~20: リトライ回数	Y	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
H05	(待ち時間)	0.5~20.0s	Y	Y	5.0	Y	Y	Y	Y	Y
H06	冷却ファン ON - OFF 制御	0: 不動作 (常にファン ON) 1: 動作 (ON/OFF 制御有効)	Y	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
H07	曲線加減速	0: 不動作 (直線加減速) 1: S字加減速 (弱め) 2: S字加減速 (任意: H57~H60 による) 3: 曲線加減速	Y	Y	0	Y	Y	Y	N	Y
H08	回転方向制限	0: 不動作 1: 動作 (逆転防止) 2: 動作 (正転防止)	N	Y	0	Y	Y	Y	N	Y
H09	始動特性 (拾込みモード)	0: 不動作 1: 動作 (瞬停再始動時のみ) 2: 動作 (通常の始動および瞬停再始動時)	N	Y	0	Y	Y	N	N	N
H11	減速モード	0: 通常減速, 1: フリーラン	Y	Y	0	Y	Y	Y	N	Y
H12	瞬時過電流制限 (動作選択)	0: 不動作, 1: 動作	Y	Y	1	Y	Y	N	N	N
H13	瞬時停電再始動 (待ち時間)	0.1~20.0s	Y	Y1Y2	*2	Y	Y	Y	N	N
H14	(周波数低下率)	0.00: 選択された減速時間, 0.01~100.00Hz/s, 999 (電流制限による)	Y	Y	999	Y	Y	N	N	N
H15	(運転継続レベル)	200~300V: (200V 系列) 400~600V: (400V 系列)	Y	Y2	235 470	Y	Y	Y	N	Y
H16	(瞬時停電許容時間)	0.0~30.0s, 999 (インバータが自動判断します)	Y	Y	999	Y	Y	Y	N	Y
H18	トルク制御 (動作選択)	0: 不動作 (速度制御) 2: 動作 (トルク電流指令) 3: 動作 (トルク指令)	N	Y	0	N	N	Y	Y	N
H26	サーミスタ (モータ用) (動作選択)	0: 不動作 1: PTC: <i>Over</i> トリップし、インバータを停止 2: PTC: 出力信号『THM』を出力して、運転継続	Y	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
H27	(動作レベル)	0.00~5.00V	Y	Y	1.60	Y	Y	Y	Y	Y
H28	ドループ制御 (ドループ量)	-60.0~0.0Hz	Y	Y	0.0	Y	Y	Y	N	Y
H30	リンク機能 (動作選択)	周波数指令 運転指令 0: F01/C30 F02 1: RS-485 通信 (ポート 1) F02 2: F01/C30 RS-485 通信 (ポート 1) 3: RS-485 通信 (ポート 1) RS-485 通信 (ポート 1) 4: RS-485 通信 (ポート 2) F02 5: RS-485 通信 (ポート 2) RS-485 通信 (ポート 1) 6: F01/C30 RS-485 通信 (ポート 2) 7: RS-485 通信 (ポート 1) RS-485 通信 (ポート 2) 8: RS-485 通信 (ポート 2) RS-485 通信 (ポート 2)	Y	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
H42	主回路コンデンサ測定値	交換時調整用 (0000~FFFF (16 進数))	Y	N	-	Y	Y	Y	Y	Y
H43	冷却ファン累積運転時間	交換時期調整用 冷却ファンの累積運転時間 (10 時間単位) を表示	Y	N	-	Y	Y	Y	Y	Y
H44	起動回数 1	交換時調整用 (0000~FFFF (16 進数))	Y	N	-	Y	Y	Y	Y	Y
H45	模擬故障	0: 不動作 1: 模擬故障発生	Y	N	0	Y	Y	Y	Y	Y
H46	始動特性 (拾込み待ち時間 2)	0.1~20.0s	Y	Y1Y2	*6	Y	Y	N	Y	Y
H47	主回路コンデンサ初期値	交換時調整用 (0000~FFFF (16 進数))	Y	N	-	Y	Y	Y	Y	Y
H48	プリント基板コンデンサ累積運転時間	交換時調整用 累積運転時間の変更 (リセットも可) (10 時間単位)	Y	N	-	Y	Y	Y	Y	Y
H49	始動特性 (拾込み待ち時間 1)	0.0~10.0s	Y	Y	0.0	Y	Y	Y	Y	Y
H50	折線 V/f 1 (周波数)	0.0 (キャンセル), 0.1~500.0Hz	N	Y	0.0	Y	Y	N	N	N
H51	(電圧)	0~240V: AVR 動作 (200V 系列) 0~500V: AVR 動作 (400V 系列)	N	Y2	0	Y	Y	N	N	N
H52	折線 V/f 2 (周波数)	0.0 (キャンセル), 0.1~500.0Hz	N	Y	0.0	Y	Y	N	N	N
H53	(電圧)	0~240V: AVR 動作 (200V 系列) 0~500V: AVR 動作 (400V 系列)	N	Y2	0	Y	Y	N	N	N
H54	加速時間 (ジョギング運転)	0.00~6000s	Y	Y	6.0	Y	Y	Y	N	Y
H55	減速時間 (ジョギング運転)	0.00~6000s	Y	Y	6.0	Y	Y	Y	N	Y
H56	強制停止減速時間	0.00~6000s	Y	Y	6.0	Y	Y	Y	N	Y

\*2 容量別に標準的な値が設定されます。「5.2.3 適用電動機容量別工場出荷設定値 (HMD モード時)」を参照してください。

\*6 容量別にモータの定数が設定されます。

5.2 機能コード一覧表について

機能コード	名称	設定可能範囲	運転中変更	データコピー	工場出荷値	制御方式				
						V/f	PG V/f	PGベクトル	トルク制御	PM
H57	加速時第1S字範囲 (開始時)	0~100%	Y	Y	10	Y	Y	Y	N	Y
H58	加速時第2S字範囲 (終了時)	0~100%	Y	Y	10	Y	Y	Y	N	Y
H59	減速時第1S字範囲 (開始時)	0~100%	Y	Y	10	Y	Y	Y	N	Y
H60	減速時第2S字範囲 (終了時)	0~100%	Y	Y	10	Y	Y	Y	N	Y
H61	UP/DOWN 制御初期値選択	0: 初期値は、0.00Hz 1: 初期値は、運転指令がなくなる直前のUP/DOWN 指令による設定周波数	N	Y	1	Y	Y	Y	N	Y
H63	下限リミッタ (動作選択)	0: 下限はF16:周波数リミッタ(下限)で制限し運転継続 1: 下限はF16:周波数リミッタ(下限)以下になると減速停止	Y	Y	0	Y	Y	Y	N	Y
H64	(制限動作時最低周波数)	0.0: F16:周波数リミッタ(下限)に依存する 0.1~60.0Hz	Y	Y	1.6	Y	Y	N	N	Y
H65	折線V/f3 (周波数)	0.0(キャンセル), 0.1~500.0Hz	N	Y	0.0	Y	Y	N	N	N
H66	(電圧)	0~240V: AVR 動作(200V 系列) 0~500V: AVR 動作(400V 系列)	N	Y2	0	Y	Y	N	N	N
H68	滑り補償1 (動作条件選択)	0: 加減速中有効, ベース周波数以上有効 1: 加減速中無効, ベース周波数以上有効 2: 加減速中有効, ベース周波数以上無効 3: 加減速中無効, ベース周波数以上無効	N	Y	0	Y	N	N	N	N
H69	回生回避制御 (動作選択)	0: 不動作 2: トルク制限(減速時間の3倍経過で強制停止) 3: 直流中間一定制御(減速時間の3倍経過で強制停止) 4: トルク制限(強制停止処理を無効) 5: 直流中間一定制御(強制停止処理を無効)	Y	Y	0	Y	Y	Y	N	Y
H70	過負荷回避制御	0.00: 選択している減速時間に準ずる 0.01~100.00Hz/s, 999(キャンセル)	Y	Y	999	Y	Y	Y	N	Y
H71	減速特性	0: 不動作 1: 動作	Y	Y	0	Y	Y	Y	N	N
H72	主電源断検出 (動作選択)	0: 不動作 1: 動作 (18.5kW 以上のみ有効)	Y	Y	1	Y	Y	Y	Y	Y
H74	トルク制御 (制御対象)	0: トルク制限 1: トルク電流制限	N	Y	1	N	N	Y	Y	Y
H76	トルク制限(制動) (増加周波数リミッタ)	0.0~500.0Hz	Y	Y	5.0	Y	Y	N	N	N
H77	主回路コンデンサ寿命 (残存時間)	0~8760(10時間単位)	Y	N	8760	Y	Y	Y	Y	Y
H78	メンテナンス設定時間(M1)	0(不動作): 1~9999(10時間単位)	Y	N	8760	Y	Y	Y	Y	Y
H79	メンテナンス設定起動回数(M1)	0000: 不動作 0001~FFFF(16進数)	Y	N	0	Y	Y	Y	Y	Y
H80	電流振動抑制ゲイン1	0.00~1.00	Y	Y	0.20	Y	Y	N	N	N
H81	軽故障選択1	0000~FFFF(16進数)	Y	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
H82	軽故障選択2	0000~FFFF(16進数)	Y	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
H84	予備励磁 (レベル)	100~400%(モータ定格磁束電流 P06 相当が <sup>6</sup> 100%)	Y	Y	100	N	N	Y	Y	N
H85	(時間)	0.00: 不動作 0.01~30.00s	Y	Y	0.00	N	N	Y	Y	N
H86	メーカ用	0~2	Y	Y	0	N	N	N	N	Y
H89	メーカ用	0.1	Y	Y	1	-	-	-	-	-
H90	メーカ用	0.1	Y	Y	0	-	-	-	-	-
H91	PID フィードバック断線検出	0.0(アラーム不動作), 0.1~60.0s	Y	Y	0.0	Y	Y	Y	N	Y
H92	運転継続 (P)	0.000~10.000 倍 999: 標準値	Y	Y1 Y2	999	Y	Y	Y	N	Y
H93	(I)	0.010~10.000s 999: 標準値	Y	Y1 Y2	999	Y	Y	Y	N	Y
H94	モータ累積運転時間1	0~9999 累積運転時間の変更(リセット可)(10時間単位)	N	N	-	Y	Y	Y	Y	Y
H95	直流制動 (特性選択)	0: スローレスポンス 1: クイックレスポンス	Y	Y	1	Y	Y	N	N	N
H96	STOP キー優先/ スタートチェック機能	0: STOP キー優先無効, スタートチェック機能無効 1: STOP キー優先有効, スタートチェック機能無効 2: STOP キー優先無効, スタートチェック機能有効 3: STOP キー優先有効, スタートチェック機能有効	Y	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
H97	アラームデータクリア	0: 不動作 1: アラームデータクリア (データクリア後自動的に0に戻ります。)	Y	N	0	Y	Y	Y	Y	Y
H98	保護・メンテナンス機能 (動作選択)	0~127 (データは10進表示, 各ビットの意味 0: 無効; 1: 有効) ビット0: キャリア周波数自動低減機能 (0: 無効; 1: 有効) ビット1: 入力欠相保護動作 (0: 無効; 1: 有効) ビット2: 出力欠相保護動作 (0: 無効; 1: 有効) ビット3: 主回路コンデンサ寿命判断選択 (0: 工場出荷値基準; 1: ユーザ測定値基準) ビット4: 主回路コンデンサ寿命判断 (0: 無効; 1: 有効) ビット5: 充電抵抗過熱検出保護 (0: 無効; 1: 有効) ビット6: 制動トランジスタ異常検出 (0: 無効; 1: 有効)	Y	Y	83 (10進表示)	Y	Y	Y	Y	Y
H99	パスワード2設定/照合	0000~FFFF(16進数)	Y	N	0	Y	Y	Y	Y	Y

5.2 機能コード一覧表について

機能コード	名称	設定可能範囲	運転中変更	データコピー	工場出荷値	制御方式				
						V/f	PG V/f	PGベクトル	トルク制御	PM
H101	仕向地設定	0: 未選択 1: 日本 2: アジア 3: 中国 4: 欧州 5: アメリカ 7: 韓国	N	Y	1	Y	Y	Y	Y	Y
H111	UPS 運転レベル	120~220Vdc (200V 系) 240~440Vdc (400V 系) インバータ容量によっては内部で制限されます。	Y	Y	220/440	Y	Y	Y	N	N
H114	回生回避 (動作レベル)	0.0~50.0%, 999:無効	Y	Y	999	Y	Y	Y	N	Y
H147	速度制御(ジョギング) (フィードフォワードゲイン)	0.00~99.99s	Y*	Y	0.00	N	N	Y	N	N
H154	トルクバイアス (機能選択)	0: 無効 1: デジタルトルクバイアス (レベル1~3) 2: アナログトルクバイアス	N	Y	0	N	N	Y	N	N
H155	(設定レベル 1)	-300~+300%	N	Y	0	N	N	Y	N	N
H156	(設定レベル 2)	-300~+300%	N	Y	0	N	N	Y	N	N
H157	(設定レベル 3)	-300~+300%	N	Y	0	N	N	Y	N	N
H158	(機械損失補償値)	0~300%	N	Y	0	N	N	Y	N	N
H159	(起動タイム)	0.00~1.00s	N	Y	0.00	N	N	Y	N	N
H161	(終了タイム)	0.00~1.00s	N	Y	0.00	N	N	Y	N	N
H162	(リミッタ)	0~300%	N	Y	200	N	N	Y	N	N
H173	軽負荷磁束レベル	10~100%	Y	Y	100	N	N	Y	Y	N
H180	ブレーキ信号 (ブレーキ動作確認時間)	0.00~10.00s	Y	Y	0.00	Y	Y	Y	N	N
H193	ユーザ初期値 (保存)	0: 不動作 1: 保存	Y	N	0	Y	Y	Y	Y	Y
H194	(保護)	0: 保存許可 1: 保護 (保存禁止)	Y	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
H195	直流制動 (起動時動作時間)	0.00(不動作) : 0.01~30.00s	Y	Y	0.00	Y	Y	N	N	*12
H196	メーカ用	0.001~9.999, 999	Y	Y	999	Y	Y	N	N	N
H197	ユーザパスワード1 (保護動作選択)	0: 全ての機能コードを開示するが変更は禁止 1: クイックセットアップ対象の機能コードのみ 開示/変更可能 2: カスタマイズロジック設定用の機能コードのみ 非開示/変更禁止	Y	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
H198	(設定/照合)	0000~FFFF (16進数)	Y	N	0	Y	Y	Y	Y	Y
H199	ユーザパスワード保護有効	0: 不動作 1: 保護	Y	N	0	Y	Y	Y	Y	Y

\*12 P30≠0の場合はY, P30=0の場合はNとなります。



5.2 機能コード一覧表について

Aコード: Motor 2 Parameters (モータ2パラメータ)

機能コード	名称	設定可能範囲	運転中変更	データコピー	工場出荷値	制御方式				
						V/f	PG V/f	PGベクトル	トルク制御	PM
A01	最高出力周波数 2	25.0~500.0Hz	N	Y	60.0	Y	Y	Y	Y	N
A02	ベース(基底)周波数 2	25.0~500.0Hz	N	Y	50.0	Y	Y	Y	Y	N
A03	ベース(基底)周波数電圧 2	0: AVR 不動作(電源電圧に比例した電圧を出力) 80~240V: AVR 動作(200V 系列) 160~500V: AVR 動作(400V 系列)	N	Y2	200/400	Y	Y	Y	Y	N
A04	最高出力電圧 2	80~240V: AVR 動作(200V 系列) 160~500V: AVR 動作(400V 系列)	N	Y2		Y	Y	N	Y	N
A05	トルクブースト 2	0.0~20.0%(ベース(基底)周波数電圧 2 に対する%値)	Y	Y	*2	Y	Y	N	N	N
A06	電子サーマル 2 (モータ保護用)	1: 動作(自己冷却ファン・汎用モータ用) 2: 動作(他励ファン・インバータ(FV)モータ用)	Y	Y	1	Y	Y	Y	Y	N
A07	(特性選択) (動作レベル)	0.00A(不動作), インバータ定格電流の1~135%の電流値	Y	Y1Y2	*3	Y	Y	Y	Y	N
A08	(熱時定数)	0.5~75.0min	Y	Y	5.0	Y	Y	Y	Y	N
A09	直流制動 2 (開始周波数)	0.0~60.0Hz	Y	Y	0.0	Y	Y	Y	N	N
A10	(動作レベル)	0~100%(HHD 仕様), 0~80%(HND 仕様) 0~60%(HND 仕様 2.2/3.7kW)	Y	Y	0	Y	Y	Y	N	N
A11	(時間)	0.00(不動作): 0.01~30.00s	Y	Y	0.00	Y	Y	Y	N	N
A12	始動周波数 2	0.0~60.0Hz	Y	Y	0.5	Y	Y	Y	N	N
A13	負荷選択/ 自動トルクブースト/ 自動省エネルギー運転 2	0: 2 乗低減トルク負荷 1: 定トルク負荷 2: 自動トルクブースト 3: 自動省エネルギー運転(2 乗低減トルク負荷) 4: 自動省エネルギー運転(定トルク負荷) 5: 自動省エネルギー運転(自動トルクブースト)	N	Y	1	Y	Y	Y	N	N
A14	制御方式選択 2	0: V/f 制御: 滑り補償なし 1: ダイナミックトルクベクトル制御 2: V/f 制御: 滑り補償あり 3: 速度センサ付き V/f 制御 4: 速度センサ付きダイナミックトルクベクトル制御 6: 速度センサ付きベクトル制御	N	Y	0	Y	Y	Y	Y	N
A15	モータ 2 (極数)	2~22 極	N	Y1Y2	4	Y	Y	Y	Y	N
A16	(容量)	0.01~1000kW (A39=0, 4の時) 0.01~1000HP (A39=1の時)	N	Y1Y2	*6	Y	Y	Y	Y	N
A17	(定格電流)	0.00~2000A	N	Y1Y2	*6	Y	Y	Y	Y	N
A18	(オートチューニング)	0: 不動作 1: 停止チューニング(%R1, %X, 定格滑り) 2: 回転チューニング(%R1, %X, 定格滑り, 無負荷電流, %X 補正係数 1) 5: 停止チューニング(%R1, %X)	N	N	0	Y	Y	Y	Y	N
A19	(オンラインチューニング)	0: 不動作 1: 動作	Y	Y	0	Y	N	N	N	N
A20	(無負荷電流)	0.00~2000A	N	Y1Y2	*6	Y	Y	Y	Y	N
A21	(%R1)	0.00~50.00%	Y	Y1Y2	*6	Y	Y	Y	Y	N
A22	(%X)	0.00~50.00%	Y	Y1Y2	*6	Y	Y	Y	Y	N
A23	(滑り補償ゲイン(駆動))	0.0~200.0%	Y*	Y	100.0	Y	Y	Y	N	N
A24	(滑り補償応答時間)	0.01~10.00s	Y	Y1Y2	0.50	Y	Y	N	N	N
A25	(滑り補償ゲイン(制動))	0.0~200.0%	Y*	Y	100.0	Y	Y	Y	N	N
A26	(定格滑り)	0.00~15.00Hz	N	Y1Y2	*6	Y	Y	Y	N	N
A27	(鉄損係数 1)	0.00~20.00%	Y	Y1Y2	*6	Y	Y	Y	Y	N
A30	(磁気飽和係数 1)	0.0~300.0%	Y	Y1Y2	*6	N	N	Y	Y	N
A31	(磁気飽和係数 2)	0.0~300.0%	Y	Y1Y2	*6	N	N	Y	Y	N
A32	(磁気飽和係数 3)	0.0~300.0%	Y	Y1Y2	*6	N	N	Y	Y	N
A33	(磁気飽和係数 4)	0.0~300.0%	Y	Y1Y2	*6	N	N	Y	Y	N
A34	(磁気飽和係数 5)	0.0~300.0%	Y	Y1Y2	*6	N	N	Y	Y	N
A39	モータ 2 選択	0: モータ特性 0(富士標準モータ 8 形シリーズ) 1: モータ特性 1(HP 代表モータ代表機種) 4: その他 5: モータ特性 5(富士プレミアム効率モータ) *11	N	Y1Y2	0	Y	Y	Y	Y	N
A40	滑り補償 2 (動作条件選択)	0: 加減速中有効, ベース周波数以上有効 1: 加減速中無効, ベース周波数以上有効 2: 加減速中有効, ベース周波数以上無効 3: 加減速中無効, ベース周波数以上無効	N	Y	0	Y	Y	N	N	N
A41	電流振動抑制ゲイン 2	0.00~1.00	Y	Y	0.20	Y	Y	N	N	N

\*3 モータの定格電流が設定されます。ユーザーズマニュアルの「5.2.4 モータ定数」(機能コード P03) を参照してください。

\*11 インバータ ROM バージョン E2S16100 以降 (3.7kW 以下)、E2S10900 以降 (5.5kW 以上) より対応します。

5.2 機能コード一覧表について

機能コード	名称	設定可能範囲	運転中変更	データコピー	工場出荷値	制御方式				
						V/f	PG V/f	PGベクトル	トルク制御	PM
A43	速度制御2 (速度指令フィルタ)	0.000~5.000s	Y	Y	0.020	N	Y	Y	N	Y
A44	(速度検出フィルタ)	0.000~0.100s	Y*	Y	0.005	N	Y	Y	N	Y
A45	P (ゲイン)	0.1~200.0倍	Y*	Y	10.0	N	Y	Y	N	Y
A46	I (積分時間)	0.001~9.999s; 999 (積分動作無効)	Y	Y	0.100	N	Y	Y	N	Y
A47	(FFゲイン)	0.00~99.99s	Y	Y	0.00	N	N	Y	N	Y
A49	(ノッチフィルタ共振周波数)	1~200Hz	Y	Y	200	N	N	Y	N	N
A50	(ノッチフィルタ減衰量)	0~20dB	Y	Y	0	N	N	Y	N	N
A51	モータ累積運転時間2	0~9999 累積運転時間の変更(リセット可)(10時間単位)	N	N	-	Y	Y	Y	Y	N
A52	起動回数2	交換時調整用(0000~FFFF(16進数))	Y	N	-	Y	Y	Y	Y	N
A53	モータ2 (%X補正係数1)	0~300%	Y	Y1Y2	100	Y	Y	Y	Y	N
A55	(ベクトル制御用トルク電流)	0.00~2000A	N	Y1Y2	*6	N	N	Y	Y	N
A56	(ベクトル制御用誘起電圧係数)	50~100%	N	Y1Y2	*6	N	N	Y	Y	N
A98	モータ2 (機能選択)	0~255 bit0: 電流制限(F43, F44) (0: 無効; 1: 有効) bit1: 回転方向制限(H08) (0: 無効; 1: 有効) bit2: 折れ線V/f(H50~H53, H65, H66) (0: 無効; 1: 有効) bit3: PID制御(J01~J62, H91) (0: 無効; 1: 有効) bit4: ブレーキ信号 (0: 無効; 1: 有効) bit5: 始動直流制動(H195) (0: 無効; 1: 有効) ビット6~7: 予約	N	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y

\*6 容量別にモータの定数が設定されます。

■ bコード: Speed control parameter 3: 速度制御定数3

機能コード	名称	設定可能範囲	運転中変更	データコピー	工場出荷値	制御方式				
						V/f	PG V/f	PGベクトル	トルク制御	PM
b43	速度制御3 (速度指令フィルタ)	0.000~5.000s	Y	Y	0.020	N	Y	Y	N	Y
b44	(速度検出フィルタ)	0.000~0.100s	Y*	Y	0.005	N	Y	Y	N	Y
b45	P (ゲイン)	0.1~200.0倍	Y*	Y	10.0	N	Y	Y	N	Y
b46	I (積分時間)	0.001~9.999s, 999 (積分動作無効)	Y*	Y	0.100	N	Y	Y	N	Y
b47	FF (ゲイン)	0.00~99.99s	Y*	Y	0.00	N	N	Y	N	Y
b49	(ノッチフィルタ共振周波数)	1~200Hz	Y	Y	200	N	N	Y	N	N
b50	(ノッチフィルタ減衰量)	0~20dB	Y	Y	0	N	N	Y	N	N

■ rコード: Speed control parameter 4: 速度制御定数4

機能コード	名称	設定可能範囲	運転中変更	データコピー	工場出荷値	制御方式				
						V/f	PG V/f	PGベクトル	トルク制御	PM
r43	速度制御4 (速度指令フィルタ)	0.000~5.000s	Y	Y	0.020	N	Y	Y	N	Y
r44	(速度検出フィルタ)	0.000~0.100s	Y*	Y	0.005	N	Y	Y	N	Y
r45	P (ゲイン)	0.1~200.0倍	Y*	Y	10.0	N	Y	Y	N	Y
r46	I (積分時間)	0.001~9.999s, 999 (積分動作無効)	Y*	Y	0.100	N	Y	Y	N	Y
r47	FF (ゲイン)	0.00~99.99s	Y*	Y	0.00	N	N	Y	N	Y
r49	(ノッチフィルタ共振周波数)	1~200Hz	Y	Y	200	N	N	Y	N	N
r50	(ノッチフィルタ減衰量)	0~20dB	Y	Y	0	N	N	Y	N	N

■ Jコード : Application Functions 1 (応用機能1)

機能コード	名称	設定可能範囲	運転中変更	データコピー	工場出荷値	制御方式				
						V/f	PG V/f	PGベクトル	トルク制御	PM
J01	PID制御 (動作選択)	0: 不動作 1: プロセス用(正動作) 2: プロセス用(逆動作) 3: 速度制御(ダンサ)	N	Y	0	Y	Y	Y	N	Y
J02	(リモート指令)	0: タッチパネルキー操作(⊙/⊖キー) 1: PID プロセス指令1(アナログ入力端子 12, C1, V2) 3: UP/DOWN 4: 通信	N	Y	0	Y	Y	Y	N	Y
J03	P(ゲイン)	0.000~30.000 倍	Y	Y	0.100	Y	Y	Y	N	Y
J04	I(積分時間)	0.0~3600.0s	Y	Y	0.0	Y	Y	Y	N	Y
J05	D(微分時間)	0.00~600.00s	Y	Y	0.00	Y	Y	Y	N	Y
J06	(フィードバックフィルタ)	0.0~900.0s *1	Y	Y	0.5	Y	Y	Y	N	Y
J10	(アンチリセットwindアップ)	0~200%	Y	Y	200	Y	Y	Y	N	Y
J11	(警報出力選択)	0: 絶対値警報 1: 絶対値警報(ホールド付き) 2: 絶対値警報(ラッチ付き) 3: 絶対値警報(ホールド ラッチ付き) 4: 偏差警報 5: 偏差警報(ホールド付き) 6: 偏差警報(ラッチ付き) 7: 偏差警報(ホールド ラッチ付き)	Y	Y	0	Y	Y	Y	N	Y
J12	(上限警報(AH))	-100%~100%	Y	Y	100	Y	Y	Y	N	Y
J13	(下限警報(AL))	-100%~100%	Y	Y	0	Y	Y	Y	N	Y
J15	(少量停止運転周波数レベル)	0.0 (不動作) : 1.0~500.0Hz	Y	Y	0.0	Y	Y	Y	N	Y
J16	(少量停止経過時間)	0~60s	Y	Y	30	Y	Y	Y	N	Y
J17	(起動周波数)	0.0~500.0Hz	Y	Y	0.0	Y	Y	Y	N	Y
J18	(PID出力リミッタ 上限)	-150%~150% : 999 (F15に従う)	Y	Y	999	Y	Y	Y	N	Y
J19	(PID出力リミッタ 下限)	-150%~150% : 999 (F16に従う)	Y	Y	999	Y	Y	Y	N	Y
J23	(少量停止時起動フィードバック偏差)	0.0~100.0%	Y	Y	0.0	Y	Y	Y	N	Y
J24	(少量停止時起動遅延時間)	0~3600s	Y	Y	0	Y	Y	Y	N	Y
J57	(ダンサ基準位置)	-100~0~100%	Y	Y	0	Y	Y	Y	N	Y
J58	(ダンサ基準位置検出幅)	0: PID定数切替キャンセル 1~100%: 手動設定値	Y	Y	0	Y	Y	Y	N	Y
J59	P(ゲイン) 2	0.000~30.000 倍	Y	Y	0.100	Y	Y	Y	N	Y
J60	I(積分時間) 2	0.0~3600.0s	Y	Y	0.0	Y	Y	Y	N	Y
J61	D(微分時間) 2	0.00~600.00s	Y	Y	0.00	Y	Y	Y	N	Y
J62	(PID制御ブロック選択)	0~3 bit0: PID出力特性 0=プラス(加算) 1=マイナス(減算) bit1: 出力比率補正選択 0=補正量は比率補正(主設定に対する比率) 1=補正量は速度指令補正(最高周波数に対する比率)	N	Y	0	Y	Y	Y	N	Y
J63	過負荷停止 (検出値)	0: トルク, 1: 電流	Y	Y	0	Y	Y	Y	N	Y
J64	(検出レベル)	20~200%	Y	Y	100	Y	Y	Y	N	Y
J65	(動作選択)	0: 不動作 1: 減速停止 2: フリーラン 3: 当て止め *4	N	Y	0	Y	Y	Y	N	Y
J66	(動作モード)	0: 一定速&減速中 1: 一定速中 2: 全モード	Y	Y	0	Y	Y	Y	N	Y
J67	(タイマ時間)	0.00~600.00 s	Y	Y	0.00	Y	Y	Y	N	Y
J68	ブレーキ信号 (釈放電流)	0.00~300.00%	Y	Y	100.0	Y	Y	Y	N	N
J69	(釈放周波数/速度)	0.0~25.0Hz	Y	Y	1.0	Y	Y	N	N	N
J70	(釈放タイマ)	0.00~5.00s	Y	Y	1.00	Y	Y	Y	N	N
J71	(投入周波数/速度)	0.0~25.0Hz	Y	Y	1.0	Y	Y	Y	N	N
J72	(投入タイマ)	0.00~5.00s	Y	Y	1.00	Y	Y	Y	N	N

\*1 J01=3(ダンサ制御)では、0.1以下で使用してください。

\*4 インバータ ROMバージョン E2S15800以降(3.7kW以下)、E2S10700以降(5.5kW以上)より対応します。

5.2 機能コード一覧表について

機能コード	名称	設定可能範囲	運転中変更	データコピー	工場出荷値	制御方式				
						V/f	PG V/f	PGベクトル	トルク制御	PM
J73	位置制御 (スタートタイム)	0.0~1000.0 s	Y	Y	0.0	Y	Y	N	N	N
J74	(スタート点：上位桁)	-999 (83E7) ~999 (03E7) -999 (83E7) ~-1 (8001) 0 (0000) ~999 (03E7)	Y	Y	0	Y	Y	N	N	N
J75	(スタート点：下位桁)	0 (0000) ~9999 (270F) ; P = -1 (FFFF)	Y	Y	0	Y	Y	N	N	N
J76	(Z点：上位桁)	-999 (83E7) ~999 (03E7) -999 (83E7) ~-1 (8001) 0 (0000) ~999 (03E7)	Y	Y	0	Y	Y	N	N	N
J77	(Z点：下位桁)	0 (0000) ~9999 (270F) ; P = -1 (FFFF)	Y	Y	0	Y	Y	N	N	N
J78	(クリーブ速度切換ポイント：上位桁)	0~999	Y	Y	0	Y	Y	N	N	N
J79	(クリーブ速度切換ポイント：下位桁)	0~9999	Y	Y	0	Y	Y	N	N	N
J80	(クリーブ速度)	0~500 Hz	Y	Y	0.0	Y	Y	N	N	N
J81	(停止目標点：上位桁)	-999 (83E7) ~999 (03E7) -999 (83E7) ~-1 (8001) 0 (0000) ~999 (03E7)	Y	Y	0	Y	Y	N	N	N
J82	(停止目標点：下位桁)	0 (0000) ~9999 (270F)	Y	Y	0	Y	Y	N	N	N
J83	(停止目標点許容範囲)	0~9999	Y	Y	0	Y	Y	N	N	N
J84	(エンドタイム)	0.0~1000.0s	Y	Y	0.0	Y	Y	N	N	N
J85	(惰走補正)	0~9999	Y	Y	0	Y	Y	N	N	N
J86	(停止位置指令方式)	0: 符号・パルス 1: 正逆パルス	Y	Y	0	Y	Y	N	N	N
J87	(Z点補正方向)	0: 正転方向のみ可 1: 逆転方向のみ可 2: 正転・逆転両方向可	N	Y	0	Y	Y	N	N	N
J88	(現在位置パルス極性)	0: 検出方向 1: 検出方向符号反転	N	Y	0	Y	Y	N	N	N
J90	過負荷停止 (トルク制限 P(ゲイン))	0.000~2.000, 999 *4	Y	Y	999	Y	Y	N	N	N
J91	(トルク制限 I(積分時間))	0.001~9.999s, 999 *4	Y	Y	999	Y	Y	N	N	N
J92	(電流制限レベル)	50.0~150.0% *4	Y	Y	100.0	Y	Y	N	N	N
J95	ブレーキ信号 (釈放トルク)	0.00~300.00 %	Y	Y	100.00	N	N	Y	N	N
J96	(動作選択)	0~31 Bit0:速度検出/速度指令選択 (0:速度検出値 :1:速度指令値) Bit1:未使用 Bit2:未使用 Bit3:未使用 Bit4:投入条件選択 (0:運転指令 OFF 無効:1:運転指令 OFF 有効)	Y	Y	0	N	N	Y	N	N
J97	サーボロック (ゲイン)	0.000~9.999 倍	Y	Y	0.010	N	N	Y	N	N
J98	(完了タイム)	0.000~1.000s	Y	Y	0.100	N	N	Y	N	N
J99	(完了幅)	0~9999	Y	Y	10	N	N	Y	N	N
J105	PID 制御 (表示単位)	0~80 0: PID 制御フィードバック値の単位/尺度に基づく 1: 単位なし 2: % 4: r/min 7: kW 【流量】 20: m3/s 21: m3/min 22: m3/h 23: L/s 24: L/min 25: L/h 【圧力】 40: Pa 41: kPa 42: MPa 43: mbar 44: bar 45: mmHg 46: psi PSI (重量ポンド毎平方インチ) 47: mWG 48: inWG 【温度】 60: K 61: °C 62: °F 【濃度】 80: ppm	N	Y	0	Y	Y	Y	N	Y
J106	PID 制御 (最大尺度)	-999.00~0.00~9990.00	N	Y	100.0	Y	Y	Y	N	Y
J107	(最小尺度)	-999.00~0.00~9990.00	N	Y	0.00	Y	Y	Y	N	Y
J136	(多段指令 1)	-999.00~0.00~9990.00	Y	Y	0.00	Y	Y	Y	N	Y
J137	(多段指令 2)	-999.00~0.00~9990.00	Y	Y	0.00	Y	Y	Y	N	Y
J138	(多段指令 3)	-999.00~0.00~9990.00	Y	Y	0.00	Y	Y	Y	N	Y

\*4 インバータ ROM バージョン E2S15800 以降 (3.7kW 以下)、E2S10700 以降 (5.5kW 以上) より対応します。

■ dコード : Application Functions 2 (応用機能2)

機能コード	名称	設定可能範囲	運転中変更	データコピー	工場出荷値	制御方式				
						V/f	PG V/f	PGベクトル	トルク制御	PM
d01	速度制御1 (速度指令フィルタ)	0.000~5.000s	Y	Y	0.020	N	Y	Y	N	Y
d02	(速度検出フィルタ)	0.000~0.100s	Y	Y	0.005	N	Y	Y	N	Y
d03	P(ゲイン)	0.1~200.0倍	Y	Y	10.0	N	Y	Y	N	Y
d04	I(積分時間)	0.001~9.999s: 999:積分動作無効	Y	Y	0.100	N	Y	Y	N	Y
d05	(FFゲイン)	0.00~99.99s	Y	Y	0.00	N	N	Y	N	Y
d07	(ノッチフィルタ共振周波数)	1~200Hz	Y	Y	200	N	N	Y	N	N
d08	(ノッチフィルタ減衰量)	0~20dB	Y	Y	0	N	N	Y	N	N
d09	速度制御(JOG)	0.000~5.000s	Y	Y	0.020	N	Y	Y	N	N
d10	(速度指令フィルタ)	0.000~0.100s	Y	Y	0.005	N	Y	Y	N	N
d11	(速度検出フィルタ)	0.000~0.100s	Y	Y	0.005	N	Y	Y	N	N
d12	P(ゲイン)	0.1~200.0倍	Y	Y	10.0	N	Y	Y	N	Y
d12	I(積分時間)	0.001~9.999s: 999:無効	Y	Y	0.100	N	Y	Y	N	Y
d14	帰還(フィードバック入力) (パルス入力方式)	0: パルス列符号/パルス列入力 1: 正転/パルス/逆転/パルス 2: A, B相 90度位相差(B相進み) 3: A, B相 90度位相差(A相進み)	Y	Y	2	N	Y	Y	Y	N
d15	(エンコーダパルス数)	20~60000(10進数), 0014~EA60(16進数)	Y	Y	0400(1024)	N	Y	Y	Y	N
d16	(パルス補正係数1)	1~9999	Y	Y	1	N	Y	Y	Y	N
d17	(パルス補正係数2)	1~9999	Y	Y	1	N	Y	Y	Y	N
d21	速度一致/PG異常(検出幅)	0.0~50.0%	Y	Y	10	N	Y	Y	N	Y
d22	(検出タイマ)	0.00~10.00s	Y	Y	0.50	N	Y	Y	N	Y
d23	PG異常エラー選択	0: 運転継続1 1: アラーム停止1 2: アラーム停止2 3: 運転継続2 4: アラーム停止3 5: アラーム停止4	N	Y	2	N	Y	Y	N	Y
d24	零速制御	0: 起動時零速制御不可 1: 起動時零速制御可能	N	Y	0	N	N	Y	N	N
d25	ASR切替時間	0.000~1.000 s	Y	Y	0.000	N	Y	Y	Y	Y
d32	速度制限/過速度レベル (レベル1)	0~110%	Y	Y	100	N	N	Y	Y	Y
d33	(レベル2)	0~110%	Y	Y	100	N	N	Y	Y	Y
d35	過速度検出レベル	0~120%: 999:d32 d33による	Y	Y	999	N	Y	Y	Y	Y
d41	アプリケーション制御選択	0: 不動作(通常制御) 1: 動作(周速一定制御) 2: 同期運転動作(同時スタート同期(Z相なし)) 3: 同期運転動作(待機同期) 4: 同期運転動作(同時スタート同期(Z相あり))	N	Y	0	N	Y	N	N	N
d51	メーカー用 *9	-500~500	N	Y	*14	Y	Y	Y	Y	Y
d52	メーカー用 *9	-500~500	N	Y	*14	Y	Y	Y	Y	Y
d55	メーカー用 *9	0000~00FF(16進数表示)	N	Y	0000	Y	Y	Y	Y	Y
d59	指令(パルス列入力) (パルス入力方式)	0: パルス列符号/パルス列入力 1: 正転/パルス/逆転/パルス 2: A, B相 90度位相差(B相進み) 3: A, B相 90度位相差(A相進み)	N	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
d60	(エンコーダパルス数)	20~36000(10進数), 0014~0E10(16進数)	N	Y	0400(1024)	N	Y	Y	N	N
d61	(フィルタ時定数)	0.000~5.000s	Y	Y	0.005	Y	Y	Y	Y	Y
d62	(パルス補正係数1)	1~9999	Y	Y	1	Y	Y	Y	Y	Y
d63	(パルス補正係数2)	1~9999	Y	Y	1	Y	Y	Y	Y	Y
d67	始動特性 (拾込みモード: 速度センサレスベクトル制御(永久磁石式同期電動機)用)	0: 不動作 1: 動作(瞬停再始動時のみ) 2: 動作(通常の始動および瞬停再始動時)	N	Y	2	N	N	N	N	Y
d69	メーカー用 *9	30.0~100.0Hz	Y	Y	30.0	Y	Y	N	N	N
d70	速度制御リミッタ	0.00~100.00%	Y	Y	100.00	N	Y	N	N	N
d71	同期運転(主速調節器ゲイン)	0.00~1.50倍	Y	Y	1.00	N	Y	Y	N	N
d72	(APR Pゲイン)	0.00~200.00倍	Y	Y	15.00	N	Y	Y	N	N
d73	(APR出力+側リミッタ)	20~200%: リミッタレベル 999: 不動作	Y	Y	999	N	Y	Y	N	N
d74	(APR出力-側リミッタ)	20~200%: リミッタレベル 999: 不動作	Y	Y	999	N	Y	Y	N	N
d75	(Z相位合わせゲイン)	0.00~10.00倍	Y	Y	1.00	N	Y	Y	N	N
d76	(同期オフセット角度)	0~359 deg	Y	Y	0	N	Y	Y	N	N
d77	(同期完了検出角度)	0~359 deg	Y	Y	15	N	Y	Y	N	N
d78	(偏差オーバー検出幅)	0~65535(10パルス単位)	Y	Y	65535	N	Y	Y	N	N

\*14 3.7kW以下: 5, 5.5~15kW: 10, 18.5/22kW: 20 となります。

## 5.2 機能コード一覧表について

機能コード	名称	設定可能範囲	運転中変更	データコピー	工場出荷値	制御方式				
						V/f	PG V/f	PGベクトル	トルク制御	PM
d79	メーカー用 *9	0 80~240V (200V 系列) ; 160~500V (400V 系列) ; 999	N	Y2	999	N	N	N	N	Y
d88	メーカー用 *9	0.00~10.00% 999	Y	Y	999	N	N	N	N	Y
d90	減速時の磁束レベル (ベクトル制御時)	100~300%	Y	Y	*13	N	N	Y	N	N
d91	メーカー用 *9	0.00 ~ 2.00, 999	Y	Y	999	-	-	-	-	-
d92	メーカー用 *9	0.00~10.00	Y	Y	0.30	-	-	-	-	-
d93	メーカー用 *9	0.00~10.00 ; 999	Y	Y	999	N	N	N	N	Y
d94	メーカー用 *9	0.00~10.00 ; 999	Y	Y	999	N	N	N	N	Y
d95	メーカー用 *9	0.00~10.00 ; 999	Y	Y	999	N	N	N	N	Y
d96	メーカー用 *9	-50.0~50.0 ; 999	Y	Y	999	N	N	N	N	Y
d97	メーカー用 *9	-50.0~50.0 ; 999	Y	Y	999	N	N	N	N	Y
d99	拡張機能 1	0~FFFF (16 進数) Bit 0: メーカー用 *9 Bit 1: メーカー用 *9 Bit 2: メーカー用 *9 Bit 3: 通信からの JOG 運転 (0: 無効, 1: 有効) Bit 4: メーカー用 *9 Bit 5, 6, 7: 未使用 Bit 8: メーカー用 *9 Bit 9: メーカー用 *9 Bit 10: H30 定義切り替え *11	Y	Y	0000	Y	Y	Y	N	Y

\*9 メーカー用機能コードです。変更しないでください。

\*11 インバータ ROM バージョン E2S16100 以降 (3.7kW 以下), E2S10900 以降 (5.5kW 以上) より対応します。

\*13 P99/A39≠5 時: 150%, P99/A39=5 時: 120% となります。

■ Uコード : Application Functions 3 (カスタマイズロジック)

機能コード	名称	設定可能範囲	運転中変更	データコピー	工場出荷値	制御方式				
						V/f	PG V/f	PGベクトル	トルク制御	PM
U00	カスタマイズロジック (動作選択)	0: 不動作 1: 動作(カスタマイズロジック動作) 運転中に1→0にした場合 ECL アラームが発生します	Y	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
U01	カスタマイズロジック ステップ1 (ブロック選択)	<p>【デジタル】</p> <p>0: 機能なし</p> <p>10~15: スルー出力+汎用タイマ</p> <p>20~25: 論理積(AND)+汎用タイマ</p> <p>30~35: 論理和(OR)+汎用タイマ</p> <p>40~45: 排他的論理和(XOR)+汎用タイマ</p> <p>50~55: セット優先フリップフロップ+汎用タイマ</p> <p>60~65: リセット優先フリップフロップ+汎用タイマ</p> <p>70, 72, 73: 立ち上がり検出+汎用タイマ</p> <p>80, 82, 83: 立ち下がり検出+汎用タイマ</p> <p>90, 92, 93: 両エッジ検出+汎用タイマ</p> <p>100~105: ホールド+汎用タイマ</p> <p>110: アップカウンタ</p> <p>120: ダウンカウンタ</p> <p>130: リセット入力付きタイマ</p> <p>汎用タイマ機能(最下位桁 0~5)</p> <p>_0: タイマ無し</p> <p>_1: オンディレイタイマ</p> <p>_2: オフディレイタイマ</p> <p>_3: パルス (1 ショット)</p> <p>_4: リトリガブルタイマ</p> <p>_5: パルス列出力</p> <p>【アナログ】</p> <p>2001: 加算</p> <p>2002: 減算</p> <p>2003: 乗算</p> <p>2004: 除算</p> <p>2005: リミッタ</p> <p>2006: 絶対値</p> <p>2007: 反転加算</p> <p>2008: 可変リミッタ</p> <p>2009: 直線加算</p> <p>2051~2056: 比較 1~6</p> <p>2071, 2072: 窓比較 1, 2</p> <p>2101: 最大選択</p> <p>2102: 最小選択</p> <p>2103: 平均</p> <p>2151: 機能コード(S13 読み出し)</p> <p>2201: 尺度逆変換</p> <p>2202: 尺度変換</p> <p>3001: 二次関数</p> <p>3002: 平方根</p> <p>【デジタル, アナログ】</p> <p>4001: ホールド</p> <p>4002: 反転加算切替</p> <p>4003, 4004: 選択 1, 2</p> <p>4005: LPF (ローパスフィルタ)</p> <p>4006: 変化率制限</p> <p>5000: 選択 3</p> <p>5100: 選択 4</p> <p>6001: 機能コード読み込み</p> <p>6002: 機能コード書き込み</p> <p>6003: 機能コードの一時書き換え</p> <p>6101: PID ダンサ出力ゲイン周波数</p>	N	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y

5.2 機能コード一覧表について

機能コード	名称	設定可能範囲	運転中変更	データコピー	工場出荷値	制御方式				
						V/f	PG V/f	PGベクトル	トルク制御	PM
U02	カスタマイズロジック ステップ1	【デジタル】 0~105: E20 選択肢と同じ ただし, 27, 111~120 は選択不可, 100 は NONE 2001~2200 (3001~3200): ステップ1~200 の出力 『S001』 ~ 『S0200』 4001 (5001): X1 端子入力信号 『X1』 4002 (5002): X2 端子入力信号 『X2』 4003 (5003): X3 端子入力信号 『X3』 4004 (5004): X4 端子入力信号 『X4』 4005 (5005): X5 端子入力信号 『X5』 4010 (5010): FWD 端子入力信号 『FWD』 4011 (5011): REV 端子入力信号 『REV』 4021 (5021): デジタル入力 11 (OPC-D10) 4022 (5022): デジタル入力 12 (OPC-D10) 4023 (5023): デジタル入力 13 (OPC-D10) 4024 (5024): デジタル入力 14 (OPC-D10) 4025 (5025): デジタル入力 15 (OPC-D10) 4026 (5026): デジタル入力 16 (OPC-D10) 4027 (5027): デジタル入力 17 (OPC-D10) 4028 (5028): デジタル入力 18 (OPC-D10) 4029 (5029): デジタル入力 19 (OPC-D10) 4030 (5030): デジタル入力 110 (OPC-D10) 4031 (5031): デジタル入力 111 (OPC-D10) 4032 (5032): デジタル入力 112 (OPC-D10) 4033 (5033): デジタル入力 113 (OPC-D10) 6000 (7000): 最終運転指令 RUN 『FL_RUN』 6001 (7001): 最終運転指令 FWD 『FL_FWD』 6002 (7002): 最終運転指令 REV 『FL_REV』 6003 (7003): 加速中 『DACC』 6004 (7004): 減速中 『DDEC』 6005 (7005): 回生回避中 『REGA』 6006 (7006): ダンサ基準位置以内 『DR_REF』 6007 (7007): アラーム要因有無 『ALM_ACT』 ※ ( )内は論理反転の信号です。(短絡時-OFF) 【アナログ】 8000~8021: F31 の選択肢値に 8000 を加算した値 8000: 出力周波数 1 (滑り補償前) 8001: 出力周波数 2 (滑り補償後) 8002: 出力電流 8003: 出力電圧 8004: 出力トルク 8005: 負荷率 8006: 消費電力 8007: PID フィードバック値 8008: 速度検出値/速度推定値 8009: 直流中間回路電圧 8013: モータ出力 8015: PID 指令 (SV) 8016: PID 出力 (MV) 8017: 同期角度偏差 (同期運転) 8018: インバータ冷却フィン温度 8021: PG フィードバック値 9001: アナログ 12 端子入力信号 【12】 9002: アナログ C1 端子入力信号 【C1】 (C1 機能) 9003: アナログ V2 端子入力信号 【C1】 (V2 機能) 9004: アナログ 32 端子入力信号 【32】 (オプション) 9005: アナログ C2 端子入力信号 【C2】 (オプション)	N	Y	100	Y	Y	Y	Y	Y
U03	(入力1) (入力2)									
U04	(機能1)	-9990~0.00~9990	N	Y	0.00	Y	Y	Y	Y	Y
U05	(機能2)		N	Y	0.00	Y	Y	Y	Y	Y

カスタマイズロジックのステップ1~14の機能コード割り付けは下記となります。設定範囲はU01~U05と同一です。

	ステップ1	ステップ2	ステップ3	ステップ4	ステップ5	Step6	Step7	Step8	Step9	Step10
論理回路	U01	U06	U11	U16	U21	U26	U31	U36	U41	U46
入力1	U02	U07	U12	U17	U22	U27	U32	U37	U42	U47
入力2	U03	U08	U13	U18	U23	U28	U33	U38	U43	U48
機能1	U04	U09	U14	U19	U24	U29	U34	U39	U44	U49
機能2	U05	U10	U15	U20	U25	U30	U35	U40	U45	U50
	ステップ11	ステップ12	ステップ13	ステップ14						
論理回路	U51	U56	U61	U66						
入力1	U52	U57	U62	U67						
入力2	U53	U58	U63	U68						
機能1	U54	U59	U64	U69						
機能2	U55	U60	U65	U70						



5.2 機能コード一覧表について

機能コード	名称	設定可能範囲	運転中変更	データコピー	工場出荷値	制御方式				
						V/f	PG V/f	PGベクトル	トルク制御	PM
U71	カスタマイズロジック 出力信号1 (出力選択)	0 : 不動作 1~200 : ステップ1~200の出力 『S001』 ~ 『S0200』	N	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
U72	出力信号2 (出力選択)									
U73	出力信号3 (出力選択)									
U74	出力信号4 (出力選択)									
U75	出力信号5 (出力選択)									
U76	出力信号6 (出力選択)									
U77	出力信号7 (出力選択)									
U78	出力信号8 (出力選択)									
U79	出力信号9 (出力選択)									
U80	出力信号10 (出力選択)									
U81	カスタマイズロジック 出力信号1 (機能選択)	0~172 (1000~1172) : E98と同じ。ただし、19, 80は選択不可 8001~8020 : E61 選択肢に 8000 を加算した値	N	Y	100	Y	Y	Y	Y	Y
U82	出力信号2 (機能選択)									
U83	出力信号3 (機能選択)									
U84	出力信号4 (機能選択)									
U85	出力信号5 (機能選択)									
U86	出力信号6 (機能選択)									
U87	出力信号7 (機能選択)									
U88	出力信号8 (機能選択)									
U89	出力信号9 (機能選択)									
U90	出力信号10 (機能選択)									
U91	カスタマイズロジックタイマ モニタ (ステップ選択)	0 : モニタ不動作 1~200 : ステップ1~200	Y	N	0	Y	Y	Y	Y	Y
U92	カスタマイズロジック演算係数 (KA1の仮数部)	-9.999~9.999	N	Y	0.000	Y	Y	Y	Y	Y
U93	(KA1の指数部)	-5~5	N	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
U94	(KB1の仮数部)	-9.999~9.999	N	Y	0.000	Y	Y	Y	Y	Y
U95	(KB1の指数部)	-5~5	N	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
U96	(KC1の仮数部)	-9.999~9.999	N	Y	0.000	Y	Y	Y	Y	Y
U97	(KC1の指数部)	-5~5	N	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
U100	タスク処理周期設定	0 : Step数に応じて 2, 5, 10, 20ms から自動選択する 2 : 2ms(最大10stepまで) 5 : 5ms(最大50stepまで) 10 : 10ms(最大100stepまで) 20 : 20ms(最大200stepまで)	N	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
U101	カスタマイズロジック 換算動作点1 (X1)	-999.00~0.00~9990.00	Y	N	0.00	Y	Y	Y	Y	Y
U102	換算動作点1 (Y1)									
U103	換算動作点2 (X2)									
U104	換算動作点2 (Y2)									
U105	換算動作点3 (X3)									
U106	換算動作点3 (Y3)									
U107	カスタマイズロジック換算係数 自動計算	0 : 不動作 1 : 計算実行 (換算1)	N	N	0	Y	Y	Y	Y	Y
U121	カスタマイズロジック (ユーザ用パラメータ1)	-9990.00~0.00~9990.00	Y	Y	0.00	Y	Y	Y	Y	Y
U122	(ユーザ用パラメータ2)									
U123	(ユーザ用パラメータ3)									
U124	(ユーザ用パラメータ4)									
U125	(ユーザ用パラメータ5)									
U126	(ユーザ用パラメータ6)									
U127	(ユーザ用パラメータ7)									
U128	(ユーザ用パラメータ8)									
U129	(ユーザ用パラメータ9)									
U130	(ユーザ用パラメータ10)									
U131	(ユーザ用パラメータ11)									
U132	(ユーザ用パラメータ12)									
U133	(ユーザ用パラメータ13)									
U134	(ユーザ用パラメータ14)									
U135	(ユーザ用パラメータ15)									
U136	(ユーザ用パラメータ16)									
U137	(ユーザ用パラメータ17)									
U138	(ユーザ用パラメータ18)									
U139	(ユーザ用パラメータ19)									
U140	(ユーザ用パラメータ20)									

5.2 機能コード一覧表について

機能コード	名 称	設定可能範囲	運転中変更	データコピー	工場出荷値	制御方式					
						V/f	PG V/f	PGベクトル	トルク制御	PM	
U171	カスタマイズロジック (記憶領域 1)	-9990.00~0.00~9990.00	Y	Y	0.00	Y	Y	Y	Y	Y	
U172											(記憶領域 2)
U173											(記憶領域 3)
U174											(記憶領域 4)
U175											(記憶領域 5)
U190	カスタマイズロジック ステップ設定 (ステップ番号)	1~200	Y	N	15	Y	Y	Y	Y	Y	
U191	(ブロック選択)	U01 と同じ	N	N	0	Y	Y	Y	Y	Y	
U192	(入力 1)	U02 と同じ	N	N	100	Y	Y	Y	Y	Y	
U193	(入力 2)	U03 と同じ	N	N	100	Y	Y	Y	Y	Y	
U194	(機能 1)	U04 と同じ	N	N	0.00	Y	Y	Y	Y	Y	
U195	(機能 2)	U05 と同じ	N	N	0.00	Y	Y	Y	Y	Y	
U196	カスタマイズ ROM バージョン 上位 4 桁 (メーカ用)	0~9999	N	N	0	Y	Y	Y	Y	Y	
U197	(ユーザ用)	0~9999	N	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y	
U198	カスタマイズ ROM バージョン 下位 4 桁 (メーカ用)	0~9999	N	N	0	Y	Y	Y	Y	Y	
U199	(ユーザ用)	0~9999	N	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y	

■ yコード：LINK Functions (リンク機能)

機能コード	名称	設定可能範囲	運転中変更	データコピー	工場出荷値	制御方式				
						V/f	PG V/f	PGベクトル	トルク制御	PM
y01	RS-485 設定 1 (ステーションアドレス)	1~255	N	Y	1	Y	Y	Y	Y	Y
y02	(エラー発生時動作選択)	0: 即時 $E_rB$ トリップ 1: タイマ y03 時間運転後 $E_rB$ トリップ 2: タイマ y03 時間運転中に通信リトライし、通信回復しない場合は $E_rB$ トリップ。通信回復した場合は運転継続 3: 運転継続	Y	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
y03	(タイマ時間)	0.0~60.0s	Y	Y	2.0	Y	Y	Y	Y	Y
y04	(伝送速度)	0: 2400bps 1: 4800bps 2: 9600bps 3: 19200bps 4: 38400bps	Y	Y	3	Y	Y	Y	Y	Y
y05	(データ長選択)	0: 8bits 1: 7bits	Y	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
y06	(パリティビット選択)	0: なし(ストップビット: 2bits) 1: 偶数パリティ(ストップビット: 1bit) 2: 奇数パリティ(ストップビット: 1bit) 3: なし(ストップビット: 1bit)	Y	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
y07	(ストップビット選択)	0: 2bits 1: 1bit	Y	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
y08	(通信断検出時間)	0: 検出なし 1~60s	Y	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
y09	(応答インターバル時間)	0.00~1.00s	Y	Y	0.01	Y	Y	Y	Y	Y
y10	(プロトコル選択)	0: Modbus RTU プロトコル 1: SX プロトコル(ローダプロトコル) 2: 富士汎用インバータプロトコル	Y	Y	1	Y	Y	Y	Y	Y
y11	RS-485 設定 2 (ステーションアドレス)	1~255	N	Y	1	Y	Y	Y	Y	Y
y12	(エラー発生時動作選択)	0: 即時 $E_rP$ トリップ 1: タイマ時間運転後 $E_rP$ トリップ 2: タイマ時間運転中に通信リトライし、通信回復しない場合は $E_rP$ トリップ。通信回復した場合は運転継続 3: 運転継続	Y	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
y13	(タイマ時間)	0.0~60.0s	Y	Y	2.0	Y	Y	Y	Y	Y
y14	(伝送速度)	0: 2400bps 1: 4800bps 2: 9600bps 3: 19200bps 4: 38400bps	Y	Y	3	Y	Y	Y	Y	Y
y15	(データ長選択)	0: 8bits 1: 7bits	Y	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
y16	(パリティビット選択)	0: なし(ストップビット: 2bits) 1: 偶数パリティ(ストップビット: 1bit) 2: 奇数パリティ(ストップビット: 1bit) 3: なし(ストップビット: 1bit)	Y	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
y17	(ストップビット選択)	0: 2bits, 1: 1bit	Y	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
y18	(通信断検出時間)	0: 検出なし, 1~60s	Y	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
y19	(応答インターバル時間)	0.00~1.00s	Y	Y	0.01	Y	Y	Y	Y	Y
y20	(プロトコル選択)	0: Modbus RTU プロトコル 1: SX プロトコル(ローダプロトコル) 2: 富士汎用インバータプロトコル	Y	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
y21	メーカー用	1~127	N	Y	1	Y	Y	Y	Y	Y
y24	メーカー用	0~7	N	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
y25	メーカー用	0000~FFFF (16進数)	N	Y	0000	Y	Y	Y	Y	Y
y26						Y	Y	Y	Y	Y
y27						Y	Y	Y	Y	Y
y28						Y	Y	Y	Y	Y
y29						Y	Y	Y	Y	Y
y30						Y	Y	Y	Y	Y
y31						Y	Y	Y	Y	Y
y32						Y	Y	Y	Y	Y
y33	メーカー用	0~1	Y	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
y34	メーカー用	0~15	Y	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
y35	メーカー用	0.0~60.0	Y	Y	0.0	Y	Y	Y	Y	Y

5.2 機能コード一覧表について

機能コード	名称	設定可能範囲	運転中変更	データコピー	工場出荷値	制御方式				
						V/f	PG V/f	PGベクトル	トルク制御	PM
y95	通信異常時データクリア選択	0: 通信異常アラーム発生時、機能コード Sxx データクリアなし (従来仕様互換) 1: 通信異常アラーム発生時、機能コード S01, S05, S19 データクリア 2: 通信異常アラーム発生時、機能コード S06 の運転指令割付ビットクリア 3: 上記 1, 2 の両方のクリア動作 ※ 対象アラームは、Er8 ErP Er4 Er5	Y	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
y96	通信コード Multi 互換モード	0: 不動作 1: 動作 *10	Y	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
y97	通信データ保存方式選択	0: 不揮発性メモリ(書込み回数制限あり)に保存 1: 一時記憶メモリ(書込み回数制限なし)に書込み 2: 一時記憶メモリから不揮発性メモリにオールセーブ (オールセーブ実行後、データ1に戻ります)	Y	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
y98	バス機能 (動作選択)	周波数指令 運転指令 0: H30 による H30 による 1: バスから指令 H30 による 2: H30 による バスから指令 3: バスから指令 バスから指令	Y	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
y99	支援用リンク機能 (動作選択)	周波数指令 運転指令 0: H30, y98 による H30, y98 による 1: FRENIC ロータから指令 H30, y98 による 2: H30, y98 による FRENIC ロータから指令 3: FRENIC ロータから指令 FRENIC ロータから指令	Y	N	0	Y	Y	Y	Y	Y

\*10 インバータ ROM バージョン E2S16000 以降 (3.7kW 以下)、E2S10800 以降 (5.5kW 以上) より対応します。

■ Kコード : Keypad Functions (タッチパネル機能) TP-A1 用

機能コード	名称	設定可能範囲	運転中変更	データコピー	工場出荷値	制御方式				
						V/f	PG V/f	PGベクトル	トルク制御	PM
K01	多機能タッチパネル TP-A1 (言語選択)	0 : 日本語 1 : 英語 2 : ドイツ語 3 : フランス語 4 : スペイン語 5 : イタリア語 6 : 中国語 8 : ロシア語 9 : ギリシャ語 10 : トルコ語 11 : ポーランド語 12 : チェコ語 13 : スウェーデン語 14 : ホルトガル語 15 : オランダ語 16 : マレー語 17 : ベトナム語 18 : タイ語 19 : インドネシア語 100 : ユーザカスタマイズ言語	Y	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
K02	(バックライト消灯時間)	0 : 常時消灯 1~30min	Y	Y	5	Y	Y	Y	Y	Y
K03	(バックライト輝度調整)	0(暗い)~10(明るい)	Y	Y	5	Y	Y	Y	Y	Y
K04	(コントラスト調整)	0(淡い)~10(濃い)	Y	Y	5	Y	Y	Y	Y	Y
K08	(LCD モニタ状態表示選択)	0 : 非表示 1 : 全表示	Y	Y	1	Y	Y	Y	Y	Y
K15	(サブモニタ表示選択)	0 : 操作案内画面表示 1 : バーグラフ表示	Y	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
K16	(サブモニタ 1 表示選択)	0~35 1: 出力周波数 1(滑り補償前) 2: 出力周波数 2(滑り補償後) 3: 設定周波数 4: モータ回転速度 5: 負荷回転速度 6: ライン速度 7: 定寸送り時間 8: 速度(%) 13: 出力電流 14: 出力電圧 18: トルク演算値 19: 消費電力 20: PID 指令値 22: PID フィードバック値 23: タイマ値 24: PID 出力 25: 負荷率 26: モータ出力 27: アナログ入力モニタ 31: 現在位置パルス 32: 位置偏差パルス 33: トルク電流(%) 34: 磁束指令(%) 35: 積算電力量	Y	Y	13	Y	Y	Y	Y	Y
K17	(サブモニタ 2 表示選択)	K16 と同じ	Y	Y	19	Y	Y	Y	Y	Y
K20	(バーグラフ 1 表示選択)	1~26	Y	Y	1	Y	Y	Y	Y	Y
K21	(バーグラフ 2 表示選択)	1: 出力周波数 1(滑り補償前) 13: 出力電流	Y	Y	13	Y	Y	Y	Y	Y
K22	(バーグラフ 3 表示選択)	14: 出力電圧 18: トルク演算値 19: 消費電力 25: 負荷率 26: モータ出力	Y	Y	19	Y	Y	Y	Y	Y
K91	(<キーショートカット選択)	0: 無効	Y	Y	0	Y	Y	Y	Y	Y
K92	(>キーショートカット選択)	11~99: 各モード	Y	Y	64	Y	Y	Y	Y	Y

タッチパネル機能Kコードは多機能タッチパネル(TP-A1)を接続した場合に使用します。Kコードの詳細については多機能タッチパネルの取扱説明書を参照してください。

## 5.2.3 適用電動機容量別工場出荷設定値 (HHD モード時)

適用電動機容量 [kW]	トルクブースト 1, 2 F09/A05	瞬時停電再始動 H13
0.1	8.4	0.5
0.2	8.4	
0.4	7.1	
0.75	6.8	
1.5	6.8	
2.2	6.8	
3.7	5.5	
5.5	4.9	
7.5	4.4	
11	3.5	1.0
15	2.8	
18.5	2.2	
22	2.2	