

Varispeed F7S → A1000 への置換要領書

— 目 次 —

	ページ
1. 置き換え対象機種	2
2. インバータ機種更新時チェックシート	2
3. 端子対応表	4
3-1 主回路端子	4
3-2 制御回路端子, 信号レベル	4
3-3 通信回路端子	5
3-4 端子サイズおよび電線サイズの違い	6
4. 取付け寸法および置き換えアタッチメント	12
4-1 本体置き換えアタッチメント	12
4-2 制動抵抗器置き換えアタッチメント	14
5. パラメータ対応表	15
5-1 パラメータ置き換え手順	15
5-2 置き換え時のパラメータ対応表	15
5-3 パラメータの設定範囲の違い	38
【付録 1】 定格出力容量・電流, キャリア周波数(出荷時設定)の違い	40
【付録 2】 IPM モータコード(E5-01) 対応表	41
改版履歴	43

この要領書では、従来機種 Varispeed F7S から A1000 シリーズへの置き換えを行なう場合の相違点, 注意点をまとめております。置き換えについては、各製品の取扱説明書を再度確認くださいますようお願いいたします。

1. 置き換え対象機種

従来機種 Varispeed F7S
形式 : CIMR-F7S□□□□

置き換え機種 A1000
形式 : CIMR-AA□A□□□□
※重負荷格(HD)定格への置き換えです。

置き換え容量 200V 級 0.4kW～45kW
400V 級 0.4kW～75kW

2. インバータ機種更新時チェックシート

分類	項目	チェックポイント	チェック
ハードウェア	本体	<p>< 本体取付け位置の確認 > 寸法(W・H・D 等)および取付け穴位置が, 従来のインバータと異なる場合があります。</p> <p>< デジタルオペレータ取付け位置の確認 > ※本体デジタルオペレータ 寸法および取付け位置が, 従来のインバータと異なる場合があります。 同一でない場合は, インバータ本体の取付け位置変更が必要です。</p> <p>※遠隔操作用デジタルオペレータ 従来品と互換性がないので, 新規ご購入頂きパネルカット寸法の変更が必要です。</p>	
	主回路	<p>< 主回路線(アース線も含む)の確認 > 主回路端子台の位置および配列順が, 従来のインバータと異なる場合があります。 主回路配線に余裕がない場合は, 配線の張替えもしくは配線延長をご検討ください。</p> <p>< 主回路端子台の数及び仕様の確認 > 端子の数, 端子の形状, 端子のサイズが従来のインバータと異なる場合があります。 使用している端子の内容を, 本要領書の項 3-1 でご確認ください。</p>	
	制御回路	<p>< 制御回路線の確認 > 制御回路端子台の位置および配列順が, 従来のインバータと異なる場合があります。 制御回路配線に余裕がない場合は, 配線の張替えもしくは配線延長をご検討ください。</p> <p>< 制御回路端子台の数及び仕様の確認 > 端子の数, 端子の形状, 端子のサイズが従来のインバータと異なる場合があります。 使用している端子の内容を, 本要領書の項 3-2 でご確認ください。</p>	
ソフトウェア	ソフトウェア	<p>< 専用ソフトウェア有無の確認 > ご使用中のインバータのソフトウェアバージョンが, 当社の標準ソフトであるかご確認ください。標準ソフトかどうか不明の場合には, 確認したソフトウェアバージョンを当社にご照会ください。</p>	
	パラメータ	<p>< パラメータ設定の確認 > パラメータの並び等, 従来のインバータと異なる場合があります。 ご使用中のインバータのパラメータをご確認後, 本要領書の項 5 に従って, パラメータの設定を行ってください。 本要領書に記載のないパラメータがあった場合には, 当社にご照会ください。</p> <p>エンジニアリングツールの DriveWizardPlus により, 従来製品からパラメータを自動変換するドライブ置き換え機能をご利用できます。(準備中)</p>	

分類	項目	チェックポイント	チェック
オプション その他	オプション カード	<p>< オプションカード有無の確認 > 従来品と互換性がないので、新規にご購入ください。</p>	
	周辺機器	<p>< 制動抵抗器有無の確認 > ご使用中のインバータに制動抵抗器を使用しているかご確認ください。 F7S 3.7kW 以下でインバータの裏面に制動抵抗器(ERF 形)を取付けている場合は、次の点にご注意ください。 ①F7S ではインバータ裏面に直接取付け可能でしたが、A1000 では制動抵抗器用取付けアタッチメントが必要です。このため、アタッチメント分の D 寸法が大きくなります。(アタッチメントの手配、取付け寸法については項 4-2 を参照ください。) アタッチメントをご使用する際は、標準仕様の耐振性を保証できない場合があります。振動がある環境でご使用する場合は、制動抵抗器の別置きを推奨します。 ②F7S でご使用になっていた制動抵抗器(ERF 形)を A1000 で使用する場合、端末ケーブルが短い場合があります。延長させる場合は、同等のケーブルをご使用ください。この場合、延長部の絶縁は確実に行ってください。</p>	
		<p>< 制動ユニット有無の確認 > ご使用中の制動ユニットは、そのままご使用頂けます。 30kW 以下で制動ユニットを使用する場合は、A1000 パラメータ L8-55=0(制動トランジスタ保護なし)に設定してください。</p>	
		<p>< AC・DC リアクトル有無の確認 > ご使用中の AC または DC リアクトルは、そのままご使用頂けます。 < ノイズフィルタ有無の確認 > ご使用中のノイズフィルタは、そのままご使用頂けます。</p>	

- 置き換えにつきましては、製品添付の取扱説明書にて再度ご確認くださいませようお願いします。
- カタログ・取扱説明書等のご要求および価格・納期等につきましては、当社営業担当窓口までご照会ください。
- 技術的なご質問、不明点等がある場合は、当社コールセンタ(フリーダイヤル:0120-114616)までご相談ください。

3. 端子対応表

Varispeed F7S(以下 F7S)と A1000 では、端子サイズが異なる場合がありますのでご注意ください。(項 3-4 参照)
表中の(／)は、端子がないことを示します。

3-1 主回路端子

- F7S と A1000 では、機能の変更はありません。

主回路端子		備考
F7S	A1000	
R/L1	R/L1	主回路電源入力用
S/L2	S/L2	
T/L3	T/L3	
R1/L11	/	主回路電源入力用
S1/L21	/	
T1/L31	/	
U/T1	U/T1	インバータ出力用
V/T2	V/T2	
W/T3	W/T3	
B1	B1	制動抵抗器/制動抵抗器ユニット接続用
B2	B2	
+1	+1	DC リアクトル接続用, 直流電源入力用: (正極)
+2	+2	DC リアクトル接続用
+3	+3	制動ユニット接続用: (正極)
—	—	直流電源入力用: (負極), 制動ユニット接続用: (負極)
r/l ₁	/	冷却ファン電源用 制御電源用
Δ/l ₂	/	
Δ200/l ₂ 200	/	
Δ400/l ₂ 400	/	
⓪ (2 個)	⓪ (2 個)	接地用 200V 級: D 種接地(接地抵抗 100Ω 以下) 400V 級: C 種接地(接地抵抗 10Ω 以下)

3-2 制御回路端子, 信号レベル

- F7S, A1000 ともに機能は出荷時設定で表しています。
- F7S と A1000 では、+V, -V の信号レベルが異なります。設定範囲の調整が必要です。
- A1000 の H1, H2 端子はセーフティ入力端子です。HC-H1, HC-H2 の短絡線を取り外さないでください。

制御回路端子		名 称	信号レベル	
F7S	A1000		F7S	A1000
S1		入力選択 ^{*1} (1) ^{*2} (閉:正転運転 開:停止)	ホトカプラ絶縁 DC24V, 8mA *1: A1000 は多機能入力選択です。 *2: () 内の数値は、A1000 の入力選択 No.を示します。	
S2		入力選択 ^{*1} (2) ^{*2} (閉:逆転運転 開:停止)		
S3		多機能入力選択 1(3) ^{*2} (外部異常(a 接点))		
S4		多機能入力選択 2(4) ^{*2} (異常リセット)		
S5		多機能入力選択 3(5) ^{*2} (多段速指令 1)		
S6		多機能入力選択 4(6) ^{*2} (多段速指令 2)		
S7		多機能入力選択 5(7) ^{*2} (寸動指令)		
S8		多機能入力選択 6(8) ^{*2} (外部ベースブロック指令)		
SC		シーケンス制御入力コモン (A1000 は多機能入力選択コモン)	制御信号用コモン	シーケンスコモン
RP		多機能パルス入力 (A1000 は主速指令パルス列入力)	応答周波数 0~32kHz(3kΩ)	応答周波数 0.5~32kHz(3kΩ)
+V		周波数設定用 * A1000 では信号レベルが下がっています。 周波数指令の設定範囲の調整が必要です。	+15V (許容電流 最大 20mA)	+10.5V* (許容電流 最大 20mA)
-V			-15V (許容電流 最大 20mA)	-10.5V* (許容電流 最大 20mA)

制御回路端子		名 称	信号レベル	
F7S	A1000		F7S	A1000
A1		主速周波数指令 (A1000は多機能アナログ入力)	DC0～+10V(20kΩ) 0±10V	DC0～+10V(20kΩ) 0±10V
A2		多機能アナログ入力	DC0～+10V(20kΩ) 4～20mA(250Ω)	DC0～+10V(20kΩ) 0±10V 4～20mA(250Ω) 0～20mA(250Ω)
A3		多機能アナログ入力	DC0±10V(20kΩ)	
AC		アナログコモン (A1000 は周波数指令コモン)	0V	
	HC*	セーフティ入力用コモン		DC24V, 最大 8mA
	H1*	セーフティ入力		開:フリーラン 閉:通常運転 * HC-H1, HC-H2 が短絡して いることを必ず確認してくだ さい。
	H2*			
	DM+ DM-			信号レベル DC+48V 50mA 以下
	MA			異常出力(a 接点)
MB		異常出力(b 接点)		
MC		接点出力コモン		
M1		多機能接点出力(運転中)		
M2				
P1		多機能 PHC 出力 1(零速中)	ホトカブラ出力 DC+48V, 50mA 以下	
P2		多機能 PHC 出力 2(周波数一致)		
PC		ホトカブラ出力コモン		
MP		多機能パルスモニタ(出力周波数)	最大 32kHz(2.2kΩ)	
FM		多機能アナログモニタ 1(出力周波数)	DC-10～+10V, 2mA 以下 分解能 10bit	DC-10～+10V, 2mA 以下 分解能 1/1000
AM		多機能アナログモニタ 2(出力電流)		
AC		アナログコモン	0V	
E(G)		シールド被覆線 オプションアース線接続用	—	

3-3 通信回路端子

通信回路端子		名 称	信号レベル	
F7S	A1000		F7S	A1000
R+	R+	MEMOBUS 通信入力	差動入力 PHC絶縁	差動入力 PHC絶縁
R-	R-			
S+	S+	MEMOBUS 通信出力	差動出力 PHC 絶縁	差動出力 PHC 絶縁
S-	S-			
IG	IG	通信用シールド被覆線	—	—

3-4 端子サイズおよび電線サイズの違い

主回路端子サイズおよび電線サイズ

⊥ は、アース端子を示します。

電源	機種	形式	端子記号	端子 ねじ	締め付けトルク (N・m)	接続可能 電線サイズ (mm ²)	推奨 電線サイズ (mm ²)
三相 200V 級	F7S	20P4 20P7	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3, -, +1, +2, B1, B2, ⊥	M4	1.2~1.5	2~5.5	2
	A1000	2A0004 2A0006	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3, -, +1, +2, B1, B2, ⊥	M4	1.2~1.5	2~5.5	2
	F7S	21P5	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3, -, +1, +2, B1, B2	M4	1.2~1.5	2~5.5	2
	A1000	2A0010	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3, -, +1, +2, B1, B2, ⊥	M4	1.2~1.5	2~5.5	2
	F7S	22P2	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3, -, +1, +2, B1, B2, ⊥	M4	1.2~1.5	2~5.5	2
	A1000	2A0012	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3, -, +1, +2, B1, B2	M4	1.2~1.5	2~5.5	2
			⊥	M4	1.2~1.5	2~5.5	3.5
	F7S	23P7	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3, -, +1, +2, B1, B2, ⊥	M4	1.2~1.5	3.5~5.5	3.5
	A1000	2A0021	R/L1, S/L2, T/L3, -, +1, +2	M4	1.2~1.5	3.5~5.5	5.5
			U/T1, V/T2, W/T3, ⊥	M4	1.2~1.5	3.5~5.5	3.5
			B1, B2	M4	1.2~1.5	2~5.5	2
	F7S	25P5	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3, -, +1, +2, B1, B2, ⊥	M4	1.2~1.5	5.5	5.5
	A1000	2A0030	R/L1, S/L2, T/L3, -, +1, +2	M4	1.2~1.5	5.5~14	14
			U/T1, V/T2, W/T3	M4	1.2~1.5	5.5~14	8
			B1, B2	M4	1.2~1.5	2~5.5	3.5
			⊥	M5	2~2.5	5.5~8	5.5
	F7S	27P5	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3, -, +1, +2, B1, B2, ⊥	M5	2.5	8~14	8
	A1000	2A0040	R/L1, S/L2, T/L3, -, +1, +2	M4	1.2~1.5	14	14
			U/T1, V/T2, W/T3	M4	1.2~1.5	8~14	14
			B1, B2	M4	1.2~1.5	3.5~5.5	5.5
			⊥	M5	2~2.5	5.5~8	5.5
	F7S	2011	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3, -, +1, +2, B1, B2, ⊥	M5	2.5	14~22	14
	A1000	2A0056	R/L1, S/L2, T/L3, -, +1, +2	M6	4~6	14~22	22
			U/T1, V/T2, W/T3	M6	4~6	14~22	14
			B1, B2	M5	2~2.5	5.5~14	14
			⊥	M6	4~6	8~14	8

電源	機種	形式	端子記号	端子 ねじ	締め付けトルク (N・m)	接続可能 電線サイズ (mm ²)	推奨 電線サイズ (mm ²)
三相 200V 級	F7S	2015	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3, -, +1, +2	M6	4~5	30~38	30
			B1, B2	M5	2.5	8~14	—
			⓪	M6	4~5	22	22
	A1000	2A0069	R/L1, S/L2, T/L3, -, +1, +2	M8	9~11	22~30	30
			U/T1, V/T2, W/T3,	M8	9~11	14~30	22
			B1, B2	M5	2~2.5	8~14	14
			⓪	M6	4~6	8~22	8
	F7S	2018	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3, -, +1, +2	M8	9~10	30~38	30
			B1, B2	M5	2.5	8~14	—
			⓪	M6	4~5	22	22
	A1000	2A0081	R/L1, S/L2, T/L3, -, +1, +2	M8	9~11	30~38	38
			U/T1, V/T2, W/T3	M8	9~11	22~38	30
			B1, B2	M5	2~2.5	14	14
			⓪	M6	4~6	14~22	14
	F7S	2022	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3, -, +1, R1/L11, S1/L21, T1/L31	M8	9~10	30~60	30
			+3	M6	4~5	8~22	—
			⓪	M8	9~10	22~38	22
	A1000	2A0110	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3	M8	9~11	30~50	38
			-, +1	M8	9~11	38~60	60
			B1, B2	M8	9~11	14~50	22
			⓪	M8	9~11	14~38	14
	F7S	2030	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3, -, +1, R1/L11, S1/L21, T1/L31	M8	9~10	50~60	50
			+3	M6	4~5	8~22	—
			⓪	M8	9~10	22~38	22
	A1000	2A0138	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3	M10	18~23	50~60	60
			-, +1	M10	18~23	60~80	80
			B1, B2	M10	18~23	22~60	30
			⓪	M8	9~11	22~38	22
	F7S	2037	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3, -, +1, R1/L11, S1/L21, T1/L31	M10	17.6~22.5	60~100	60
			+3	M8	8.8~10.8	5.5~22	—
			⓪	M10	17.6~22.5	30~60	30
			r/l1, Δ/l2	M4	1.3~1.4	0.5~5.5	1.25
	A1000	2A0169	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3	M10	18~23	60~100	80
			-, +1	M10	18~23	50~100	50×2P
			+3	M10	18~23	50~100	60
			⓪	M8	9~11	22~60	22

電源	機種	形式	端子記号	端子 ねじ	締め付けトルク (N・m)	接続可能 電線サイズ (mm ²)	推奨 電線サイズ (mm ²)
三相 200V 級	F7S	2045	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3, -, +1, R1/L11, S1/L21, T1/L31	M10	17.6~22.5	80~100	80
			+3	M8	8.8~10.8	5.5~22	—
			⊥	M10	17.6~22.5	38~60	38
			r/l1, Δ/l2	M4	1.3~1.4	0.5~5.5	1.25
	A1000	2A0211	R/L1, S/L2, T/L3	M10	18~23	80~100	100
			U/T1, V/T2, W/T3	M10	18~23	50~60	50×2P
			-, +1	M10	18~23	50~100	50×2P
			+3	M10	18~23	60~100	80
三相 400V 級	F7S	40P4 40P7	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3, -, +1, +2, B1, B2, ⊥	M4	1.2~1.5	2~5.5	2
	A1000	4A0002 4A0004	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3, -, +1, +2, B1, B2, ⊥	M4	1.2~1.5	2~5.5	2
	F7S	41P5 42P2	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3, -, +1, +2, B1, B2, ⊥	M4	1.2~1.5	2~5.5	2
	A1000	4A0005 4A0007	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3, -, +1, +2, B1, B2	M4	1.2~1.5	2~5.5	2
			⊥	M4	1.2~1.5	2~5.5	3.5
	F7S	43P7	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3, -, +1, +2, B1, B2	M4	1.2~1.5	2~5.5	3.5
			⊥	M4	1.2~1.5	2~5.5	2
	A1000	4A0011	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3, -, +1, +2, B1, B2	M4	1.2~1.5	2~5.5	2
			⊥	M4	1.2~1.5	2~5.5	3.5
	F7S	45P5	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3, -, +1, +2, B1, B2	M4	1.2~1.5	3.5~5.5	3.5
			⊥	M4	1.2~1.5	2~5.5	2
	A1000	4A0018	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3, -, +1, +2	M4	1.2~1.5	2~14	3.5
			B1, B2	M4	1.2~1.5	2~5.5	2
			⊥	M5	2~2.5	2~5.5	3.5
	F7S	47P5	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3, -, +1, +2, B1, B2	M4	1.8	5.5	5.5
			⊥	M4	1.8	3.5~5.5	3.5
	A1000	4A0023	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3, -, +1, +2	M4	1.2~1.5	3.5~14	5.5
			B1, B2	M4	1.2~1.5	2~5.5	2
			⊥	M5	2~2.5	3.5~5.5	3.5

電源	機種	形式	端子記号	端子 ねじ	締め付けトルク (N・m)	接続可能 電線サイズ (mm ²)	推奨 電線サイズ (mm ²)
三相 400V 級	F7S	4011	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3, -, +1, +2, B1, B2	M5	2.5	5.5~14	8
			⓪	M5	2.5	5.5~14	5.5
	A1000	4A0031	R/L1, S/L2, T/L3, -, +1, +2	M5	2~2.5	5.5~14	14
			U/T1, V/T2, W/T3	M5	2~2.5	5.5~8	8
			B1, B2	M5	2~2.5	2~8	3.5
			⓪	M6	4~6	5.5~8	5.5
	F7S	4015	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3, -, +1, +2, B1, B2	M5	2.5	8~14	8
			⓪	M5	2.5	5.5~14	5.5
	A1000	4A0038	R/L1, S/L2, T/L3, -, +1, +2	M5	2~2.5	14	14
			U/T1, V/T2, W/T3	M5	2~2.5	8~14	14
			B1, B2	M5	2~2.5	3.5~8	5.5
			⓪	M6	4~6	5.5~14	8
	F7S	4018	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3, -, +1, +2	M6	4~5	8~38	8
			B1, B2	M5	2.5	8	8
			⓪	M6	4~5	8~22	8
	A1000	4A0044	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3, -, +1, +2	M6	4~6	14~22	14
			B1, B2	M5	2~2.5	5.5~8	8
			⓪	M6	4~6	8~14	8
	F7S	4022	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3, -, +1, +3, R1/L11, S1/L21, T1/L31	M6	4~5	14~22	14
			⓪	M8	9~10	14~38	14
	A1000	4A0058	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3	M8	9~11	14	14
			-, +1	M8	9~11	14~38	22
			B1, B2	M8	9~11	8~14	14
			⓪	M8	9~11	8~14	8
	F7S	4030	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3, -, +1, +3, R1/L11, S1/L21, T1/L31	M6	4~5	22	22
			⓪	M8	9~10	22~38	22
	A1000	4A0072	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3	M8	9~11	14~22	22
			-, +1	M8	9~11	22~38	30
			B1, B2, ⓪	M8	9~11	14~22	14

電源	機種	形式	端子記号	端子 ねじ	締め付けトルク (N・m)	接続可能 電線サイズ (mm ²)	推奨 電線サイズ (mm ²)
三相 400V 級	F7S	4037	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3, —, +1, R1/L11, S1/L21, T1/L31 +3	M8	9~10	22~60	38
			⊥	M6	4~5	8~22	—
			⊥	M8	9~10	22~38	22
			⊥	M8	9~10	22~38	22
	A1000	4A0088	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3 —, +1	M8	9~11	22~50	30
			+3	M8	9~11	30~50	38
			⊥	M8	9~11	14~50	22
			⊥	M8	9~11	14~22	22
	F7S	4045	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3, —, +1, R1/L11, S1/L21, T1/L31 +3	M8	9~10	38~60	38
			⊥	M6	4~5	8~22	—
			⊥	M8	9~10	22~38	22
			⊥	M8	9~10	22~38	22
	A1000	4A0103	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3 —, +1	M8	9~11	30~50	38
			+3	M8	9~11	30~50	60
			⊥	M8	9~11	22~50	30
			⊥	M8	9~11	14~22	22
	F7S	4055	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3, —, +1, R1/L11, S1/L21, T1/L31 +3	M8	9~10	50~60	50
			⊥	M6	4~5	8~22	—
			⊥	M8	9~10	22~38	22
			⊥	M8	9~10	22~38	22
	A1000	4A0139	R/L1, S/L2, T/L3 U/T1, V/T2, W/T3 —, +1	M10	18~23	38~100	60
			+3	M10	18~23	50~100	60
			⊥	M10	18~23	60~100	100
			⊥	M10	18~23	30~100	50
			⊥	M10	18~23	22	22
	F7S	4075	R/L1, S/L2, T/L3, —, +1 U/T1, V/T2, W/T3, R1/L11, S1/L21, T1/L31 +3	M10	17.6~22.5	60~100	60
			⊥	M10	17.6~22.5	50~100	50
			⊥	M8	8.8~10.8	5.5~22	—
			⊥	M10	17.6~22.5	38~60	38
			r/ℓ1, Δ200/ℓ2200, Δ400/ℓ2400	M4	1.3~1.4	0.5~5.5	1.25
	A1000	4A0165	R/L1, S/L2, T/L3 U/T1, V/T2, W/T3 —, +1	M10	18~23	60~100	80
			+3	M10	18~23	80~100	80
			⊥	M10	18~23	50~100	50×2P
			⊥	M10	18~23	50~100	60
			⊥	M10	18~23	22~30	22

制御回路端子サイズおよび電線サイズ

電源	機種	容量	端子記号	端子ねじ	締付トルク (N・m)	接続可能 電線サイズ (mm ²)	推奨 電線サイズ (mm ²)
200V 級 400V 級	F7S	全容量	FM, AC, AM, P1, P2, PC, SC, A1, A2, A3, +V, -V, S1, S2, S3, S4, S5, S6, S7, S8, MA, MB, MC, M1, M2	M3.5	0.8～1.0	0.5～2.0	0.75
			MP, RP, R+, R-, S+, S-, IG	M2 フェニックス タイプ	0.5～0.6	より線 0.14～1.5 単線 0.14～2.5	0.75
			E(G)	M3.5	0.8～1.0	0.5～2.0	1.25
200V 級 400V 級	A1000	全容量	FM, AC, AM, P1, P2, PC, SC, A1, A2, A3, +V, -V, S1, S2, S3, S4, S5, S6, S7, S8, MA, MB, MC, M1, M2	M3.5	0.8～1.0	0.5～2.0	0.75
			MP, RP, R+, R-, S+, S-, IG DM+, DM-, H1, H2, HC	M2	0.22～0.25	より線 0.25～1.0 単線 0.25～1.5	0.75
			E(G)	M3.5	0.8～1.0	0.5～2.0	1.25

4. 取付け寸法および置き換えアタッチメント

4-1 本体置き換えアタッチメント

盤内取付形、閉鎖壁掛形の寸法を示します。本体置き換えアタッチメントを準備していますので、ご利用ください。

盤内取付形 (IP00)

電圧 クラス	容量 (kW)	外形寸法 mm						本体置き換えアタッチメント*2 (手配コード)	
		F7S			A1000			通常取付用	フィン外出用
		W	H	D	W	H	D		
三相 200V 級	0.4	140	280	157	140	260	147	EZZ020801A (100-047-230)	見積対応
	0.75								
	1.5			167					
	2.2								
	3.7								
	5.5								
	7.5	200	300	197	180	300	187	EZZ020801B (100-047-231)	
	11							EZZ020801C (100-047-232)	
	15	240	350	207	220	350 365	197	EZZ020801E (100-047-234)	
	18.5								
	22	250	400	258	250	400	258	不要	
	30	275	450		275	450			
	37	375	600	298	325	550	283	EZZ020801F (100-048-118)	
	45			328		550			
	55	450	725	348	準備中			準備中	
75									
三相 400V 級	0.4	140	280	157	140	260	147	EZZ020801A (100-047-230)	見積対応
	0.75								
	1.5			167					
	2.2								
	3.7								
	5.5								
	7.5	200	300	197	180	300	187	EZZ020801B (100-047-231)	
	11							EZZ020801C (100-047-232)	
	15	240	350	207	220	350	197	EZZ020801D (100-047-233)	
	18.5							EZZ020801E (100-047-234)	
	22	275	450	258	250	400	258	EZZ020801G (100-048-119)	
	30				275	450		不要	
	37	325	550	283	325	510	283	EZZ020801J (100-048-121)	
	45					550		不要	
	55							EZZ020801K (100-048-122)	
	75	450	725	348	準備中			準備中	
	90								
	110								
	132								
	160	575	916	378					
	185	710	1305	413					
	220								
	300*1	916	1475						

*1: A1000 では 315kW となります。

*2: 本体置き換えアタッチメントをご使用する際は、標準仕様の耐振性を保証できない場合があります。

振動がある環境でご使用する場合は、インバータ本体の直接取付けを推奨します。

閉鎖壁掛形 (NEMA Type1)

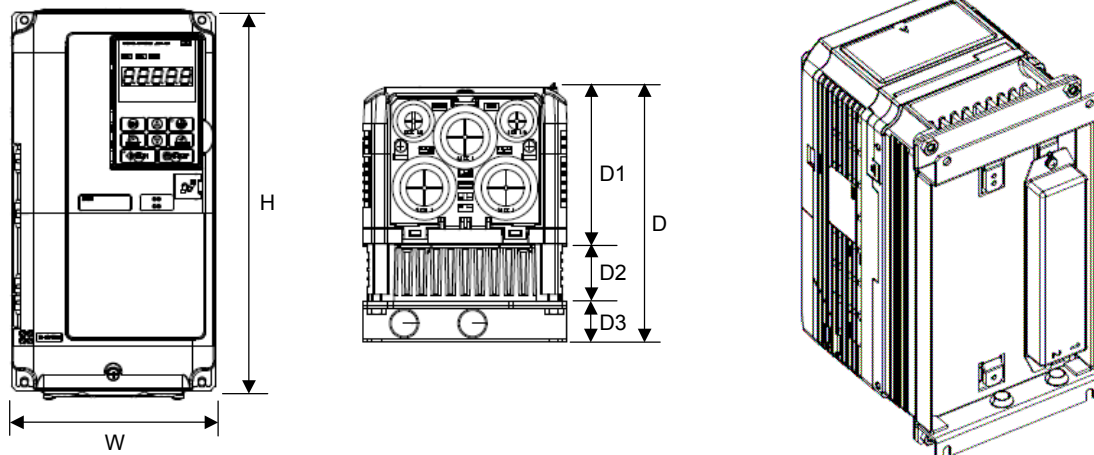
電圧 クラス	容量 (kW)	外形寸法 mm						置き換えアタッチメント* (手配コード)
		F7S			A1000			
		W	H	D	W	H	D	通常取付用
三相 200V 級	0.4	140	280	157	140	260	147	EZZ020801A (100-047-230)
	0.75							
	1.5			167				
	2.2							
	3.7							
	5.5							
	7.5	200	300	197	180	300	187	EZZ020801B (100-047-231)
	11							310
	15	240	350	207	220	350	197	EZZ020801E (100-047-234)
	18.5		380			365		
	22	254	535	258	254	534	258	不要
	30	279	615		279	614		
	37	380	809	298	329	730	283	EZZ020801F (100-048-118)
	45			328				
	55	453	1027	348	準備中			準備中
	75							
三相 400V 級	0.4	140	280	157	140	260	147	EZZ020801A (100-047-230)
	0.75							
	1.5			167				
	2.2							
	3.7							
	5.5							
	7.5	200	300	197	180	300	187	EZZ020801B (100-047-231)
	11							EZZ020801C (100-047-232)
	15	240	350	207	220	350	197	EZZ020801D (100-047-233)
	18.5							EZZ020801E (100-047-234)
	22	279	535	258	254	465	258	EZZ020801G (100-048-119)
	30				279	515		不要
	37	329	635	283	329	630	283	EZZ020801H (100-048-120)
	45		715					EZZ020801J (100-048-121)
	55		不要					
	75	453	1027	348	準備中			EZZ020801K (100-048-122)
	90							
	110							
	132							
	160	579	1324	378				

* 本体置き換えアタッチメントをご使用の際は、標準仕様の耐振性を保証できない場合があります。
振動がある環境でご使用する場合は、インバータ本体の直接取付けを推奨します。

4-2 制動抵抗器置き換えアタッチメント

F7S ではインバータ裏面に直接取付け可能でしたが、A1000 では制動抵抗器用置き換えアタッチメントが必要です。置き換えアタッチメントを準備していますので、ご利用ください。
アタッチメント分の D 寸法が大きくなります。

A1000 200V 級 0.4kW での取付け例



制動抵抗器置き換えアタッチメントをご使用する場合の外形寸法

制動抵抗器用置き換えアタッチメント*形式(手配コード)																
電圧 クラス	容量 (kW)	外形寸法 (mm)											D 寸法差 (mm)			
		F7S					A1000									
		W	H	D1	D2	D	W	H	D1	D2	D3	D				
三相 200V 級	0.4	140	280	118	39	157	140	280	109	38	28	175	+18			
	0.75												+18			
	1.5												+18			
	2.2				59	177				55	28	192	+18			
	3.7												+18			
三相 400V 級	0.4	140	280	118	39	157	140	280	109	38	28	175	+18			
	0.75												+18			
	1.5												+18			
	2.2				59	177				55	28	192	+18			
	3.7												+18			

* 制動抵抗器用置き換えアタッチメントをご使用する際、さらに本体置き換え用アタッチメントと併用してご使用する際は、標準仕様の耐振性を保証できない場合があります。
振動がある環境でご使用する場合は、制動抵抗器の別置き取付けを推奨します。

5. パラメータ対応表

5-1 パラメータ置き換え手順

- ① 本置換要領書は、F7S→A1000(重負荷(HD)定格)への置き換えです。
A1000 パラメータ C6-01=0 を設定してください。
- ② F7S をベリファイモードで出荷時設定から変更しているパラメータを確認してください。
下表のお客様設定値欄を利用して、変更値を記録してください。
- ③ F7S の制御モードを A1000 に設定してください。
・F7S で逓減トルクシリーズを使用の場合 : A1000 パラメータ A1-02=6
・F7S で PG 付き定トルクシリーズを使用の場合 : A1000 パラメータ A1-02=7
- ④ 項 5-2 パラメータ対応表に従ってパラメータを設定してください。


5-2 置き換え時のパラメータ対応表

A1000 の制御モード選択(A1-02)の出荷時設定は、2(PG なしベクトル制御)です。

ここでは、A1-02=6(PM 用 PG なしアドバンスドベクトル制御)を設定した時の設定値、200V 0.4kW で示しています。

パラメータ名称 (<div><div></div></div> は確認が必要な パラメータを示します。)		F7S			A1000		備考 (<div><div></div></div> は A1-02=6 (PM 用 PG なしアドバンスド ベクトル制御) 設定時の出荷時設定を示します。)																				
		パラメータ No.	出荷時 設定	お客様 設定値	パラメータ No.	出荷時 設定																					
環境設定	オペレータ表示の言語選択	A1-00	1		A1-00	1	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>A1-00</th><th>A1-00</th></tr><tr><td>0: 英語</td><td>0: 英語</td></tr><tr><td>1: 日本語</td><td>1: 日本語</td></tr><tr><td>—</td><td>2: ドイツ語</td></tr><tr><td>—</td><td>3: フランス語</td></tr><tr><td>—</td><td>4: イタリア語</td></tr><tr><td>—</td><td>5: スペイン語</td></tr><tr><td>—</td><td>6: ポルトガル語</td></tr><tr><td>—</td><td>7: 中国語</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		A1-00	A1-00	0: 英語	0: 英語	1: 日本語	1: 日本語	—	2: ドイツ語	—	3: フランス語	—	4: イタリア語	—	5: スペイン語	—	6: ポルトガル語	—	7: 中国語
	F7S ⇒ A1000																										
	A1-00	A1-00																									
	0: 英語	0: 英語																									
1: 日本語	1: 日本語																										
—	2: ドイツ語																										
—	3: フランス語																										
—	4: イタリア語																										
—	5: スペイン語																										
—	6: ポルトガル語																										
—	7: 中国語																										
パラメータのアクセスレベル	A1-01	2		A1-01	2	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>A1-01</th><th>A1-01</th></tr><tr><td>0: モニタ専用</td><td>0: モニタ専用</td></tr><tr><td>1: ユーザ選択/パラメータ*</td><td>1: お気に入りパラメータ*</td></tr><tr><td>2: すべてのパラメータ</td><td>2: すべてのパラメータ</td></tr></table> <p>* A2-01～A2-32 を設定してください。</p>	F7S ⇒ A1000		A1-01	A1-01	0: モニタ専用	0: モニタ専用	1: ユーザ選択/パラメータ*	1: お気に入りパラメータ*	2: すべてのパラメータ	2: すべてのパラメータ											
F7S ⇒ A1000																											
A1-01	A1-01																										
0: モニタ専用	0: モニタ専用																										
1: ユーザ選択/パラメータ*	1: お気に入りパラメータ*																										
2: すべてのパラメータ	2: すべてのパラメータ																										
制御モードの選択	A1-02	7		A1-02	6	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>A1-02</th><th>A1-02</th></tr><tr><td>0: シーケンステストモード</td><td>0: PG なし V/f</td></tr><tr><td>—</td><td>1: PG 付き V/f</td></tr><tr><td>—</td><td>2: PG なしベクトル</td></tr><tr><td>—</td><td>3: PG 付きベクトル</td></tr><tr><td>—</td><td>5: PM 用 PG なし ベクトル</td></tr><tr><td>6: PM 用 PG 付きベクトル</td><td>7: PM 用 PG 付き ベクトル</td></tr><tr><td>7: PM 用 PG なしベクトル</td><td>6: PM 用 PG なし アドバンスドベクトル</td></tr></table> <p>A1000 でシーケンステストを行う場合は、A1-02=0 (PG なし V/f) で確認してください。</p>	F7S ⇒ A1000		A1-02	A1-02	0: シーケンステストモード	0: PG なし V/f	—	1: PG 付き V/f	—	2: PG なしベクトル	—	3: PG 付きベクトル	—	5: PM 用 PG なし ベクトル	6: PM 用 PG 付きベクトル	7: PM 用 PG 付き ベクトル	7: PM 用 PG なしベクトル	6: PM 用 PG なし アドバンスドベクトル			
F7S ⇒ A1000																											
A1-02	A1-02																										
0: シーケンステストモード	0: PG なし V/f																										
—	1: PG 付き V/f																										
—	2: PG なしベクトル																										
—	3: PG 付きベクトル																										
—	5: PM 用 PG なし ベクトル																										
6: PM 用 PG 付きベクトル	7: PM 用 PG 付き ベクトル																										
7: PM 用 PG なしベクトル	6: PM 用 PG なし アドバンスドベクトル																										
イニシャライズ	A1-03	0		A1-03	0	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>A1-03</th><th>A1-03</th></tr><tr><td>0: 初期化しない</td><td>0: 初期化しない</td></tr><tr><td>1110: ユーザ設定</td><td>1110: ユーザ設定</td></tr><tr><td>2220: 2ワイヤシーケンス</td><td>2220: 2ワイヤシーケンス</td></tr><tr><td>3330: 3ワイヤシーケンス</td><td>3330: 3ワイヤシーケンス</td></tr><tr><td>—</td><td>5550: oPE04 エラー のリセット</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		A1-03	A1-03	0: 初期化しない	0: 初期化しない	1110: ユーザ設定	1110: ユーザ設定	2220: 2ワイヤシーケンス	2220: 2ワイヤシーケンス	3330: 3ワイヤシーケンス	3330: 3ワイヤシーケンス	—	5550: oPE04 エラー のリセット							
F7S ⇒ A1000																											
A1-03	A1-03																										
0: 初期化しない	0: 初期化しない																										
1110: ユーザ設定	1110: ユーザ設定																										
2220: 2ワイヤシーケンス	2220: 2ワイヤシーケンス																										
3330: 3ワイヤシーケンス	3330: 3ワイヤシーケンス																										
—	5550: oPE04 エラー のリセット																										

パラメータ名称 (<div><div></div></div> は確認が必要な パラメータを示します。)		F7S			A1000		備考 (<div><div></div></div> は A1-02=6 (PM 用 PG なしアドバンスド ベクトル制御) 設定時の出荷時設定を示します。)														
		パラメータ No.	出荷時 設定	お客様 設定値	パラメータ No.	出荷時 設定															
環境設定	パスワード	A1-04	0		A1-04	0															
	パスワードの設定	A1-05	0		A1-05	0															
	ユーザ定数の設定 [A1000: お気に入り]	A2-01 ～ A2-32	—		A2-01 ～ A2-32	—	* A1-01=1 の設定でご使用の場合は、A2-01～ A2-32 パラメータを取扱説明書でご確認し、設定し てください。														
運転モード選択	速度指令の選択	b1-01	1		b1-01	1	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>b1-01</th><th>b1-01</th></tr><tr><td>0:オペレータ</td><td>0:オペレータ</td></tr><tr><td>1:制御回路端子 (アナログ入力)</td><td>1:制御回路端子 (アナログ入力)</td></tr><tr><td>2:MEMOBUS 通信</td><td>2:MEMOBUS 通信</td></tr><tr><td>3:オプションカード</td><td>3:オプションカード</td></tr><tr><td>4:パルス列入力</td><td>4:パルス列入力</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		b1-01	b1-01	0:オペレータ	0:オペレータ	1:制御回路端子 (アナログ入力)	1:制御回路端子 (アナログ入力)	2:MEMOBUS 通信	2:MEMOBUS 通信	3:オプションカード	3:オプションカード	4:パルス列入力	4:パルス列入力
	F7S ⇒ A1000																				
	b1-01	b1-01																			
	0:オペレータ	0:オペレータ																			
	1:制御回路端子 (アナログ入力)	1:制御回路端子 (アナログ入力)																			
	2:MEMOBUS 通信	2:MEMOBUS 通信																			
	3:オプションカード	3:オプションカード																			
4:パルス列入力	4:パルス列入力																				
運転指令の選択	b1-02	1		b1-02	1	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>b1-02</th><th>b1-02</th></tr><tr><td>0:オペレータ</td><td>0:オペレータ</td></tr><tr><td>1:制御回路端子 (シーケンス入力)</td><td>1:制御回路端子 (シーケンス入力)</td></tr><tr><td>2:MEMOBUS 通信</td><td>2:MEMOBUS 通信</td></tr><tr><td>3:オプションカード</td><td>3:オプションカード</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		b1-02	b1-02	0:オペレータ	0:オペレータ	1:制御回路端子 (シーケンス入力)	1:制御回路端子 (シーケンス入力)	2:MEMOBUS 通信	2:MEMOBUS 通信	3:オプションカード	3:オプションカード			
F7S ⇒ A1000																					
b1-02	b1-02																				
0:オペレータ	0:オペレータ																				
1:制御回路端子 (シーケンス入力)	1:制御回路端子 (シーケンス入力)																				
2:MEMOBUS 通信	2:MEMOBUS 通信																				
3:オプションカード	3:オプションカード																				
停止方法選択	b1-03	0		b1-03	0	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>b1-03</th><th>b1-03</th></tr><tr><td>0:減速停止</td><td>0:減速停止</td></tr><tr><td>1:フリーラン停止</td><td>1:フリーラン停止</td></tr><tr><td>—</td><td>2:全領域直流制動 (DB)停止</td></tr><tr><td>3:タイマ付き フリーラン停止</td><td>3:タイマ付き フリーラン停止</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		b1-03	b1-03	0:減速停止	0:減速停止	1:フリーラン停止	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	3:タイマ付き フリーラン停止			
F7S ⇒ A1000																					
b1-03	b1-03																				
0:減速停止	0:減速停止																				
1:フリーラン停止	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	3:タイマ付き フリーラン停止																				
逆転禁止選択	b1-04	0		b1-04	0	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>b1-04</th><th>b1-04</th></tr><tr><td>0:逆転可能</td><td>0:逆転可能</td></tr><tr><td>1:逆転禁止</td><td>1:逆転禁止</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		b1-04	b1-04	0:逆転可能	0:逆転可能	1:逆転禁止	1:逆転禁止							
F7S ⇒ A1000																					
b1-04	b1-04																				
0:逆転可能	0:逆転可能																				
1:逆転禁止	1:逆転禁止																				
最低回転数 (E1-09) 未満の動作選択	b1-05	0		b1-05	0	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>b1-05</th><th>b1-05</th></tr><tr><td>0:周波数指令通りに運転</td><td>0:周波数指令通りに運転</td></tr><tr><td>1:出力遮断</td><td>1:出力遮断</td></tr><tr><td>2:E1-09 で運転</td><td>2:E1-09 で運転</td></tr><tr><td>3:零速運転</td><td>3:零速運転</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		b1-05	b1-05	0:周波数指令通りに運転	0:周波数指令通りに運転	1:出力遮断	1:出力遮断	2:E1-09 で運転	2:E1-09 で運転	3:零速運転	3:零速運転			
F7S ⇒ A1000																					
b1-05	b1-05																				
0:周波数指令通りに運転	0:周波数指令通りに運転																				
1:出力遮断	1:出力遮断																				
2:E1-09 で運転	2:E1-09 で運転																				
3:零速運転	3:零速運転																				
シーケンス入力の2度 読み選択	b1-06	1		b1-06	1	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>b1-06</th><th>b1-06</th></tr><tr><td>0:2ms の 2 度読み</td><td>0:1ms 毎の 1 度読み</td></tr><tr><td>1:5ms の 2 度読み</td><td>1:1ms 毎の 2 度読み</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		b1-06	b1-06	0:2ms の 2 度読み	0:1ms 毎の 1 度読み	1:5ms の 2 度読み	1:1ms 毎の 2 度読み							
F7S ⇒ A1000																					
b1-06	b1-06																				
0:2ms の 2 度読み	0:1ms 毎の 1 度読み																				
1:5ms の 2 度読み	1:1ms 毎の 2 度読み																				
運転指令切り替え後の 運転選択	b1-07	0		b1-07	0	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>b1-07</th><th>b1-07</th></tr><tr><td>0:切替後は運転しない</td><td>0:切替後は運転しない</td></tr><tr><td>1:切替先の運転信号 に従って運転する</td><td>1:切替先の運転信号 に従って運転する</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		b1-07	b1-07	0:切替後は運転しない	0:切替後は運転しない	1:切替先の運転信号 に従って運転する	1:切替先の運転信号 に従って運転する							
F7S ⇒ A1000																					
b1-07	b1-07																				
0:切替後は運転しない	0:切替後は運転しない																				
1:切替先の運転信号 に従って運転する	1:切替先の運転信号 に従って運転する																				


パラメータ名称 ( は確認が必要な パラメータを示します。)		F7S			A1000		備考 ( は A1-02=6 (PM 用 PG なしアドバンスド ベクトル制御) 設定時の出荷時設定を示します。)														
		パラメータ No.	出荷時 設定	お客様 設定値	パラメータ No.	出荷時 設定															
運転 モード 選択	プログラムモードの運 転指令選択	b1-08	1		b1-08	0	<table border="1"><thead><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>b1-08</th><th>b1-08</th></tr></thead><tbody><tr><td>0: 運転不可</td><td>0: 運転不可</td></tr><tr><td>1: 運転可能</td><td>1: 運転可能</td></tr><tr><td>2: プログラムモード への移行不可</td><td>2: プログラムモード への移行不可</td></tr></tbody></table> <p>F7S と同等にするためには、b1-08=1 に変更してくだ さい。但し、0 で使用することを推奨します。</p>	F7S ⇒ A1000		b1-08	b1-08	0: 運転不可	0: 運転不可	1: 運転可能	1: 運転可能	2: プログラムモード への移行不可	2: プログラムモード への移行不可				
	F7S ⇒ A1000																				
b1-08	b1-08																				
0: 運転不可	0: 運転不可																				
1: 運転可能	1: 運転可能																				
2: プログラムモード への移行不可	2: プログラムモード への移行不可																				
	電源 ON/OFF での運 転許可	—	—		b1-17	0	0: 禁止 1: 許可 b1-17=1 に変更してください。														
零 速度 レベル	零速度レベル	b2-01	1.0%		b2-01	1.0% *	* 制御モードにより単位が異なります。														
速度サ ーチ	速度サーチ選択	b3-01	1		b3-01	0 *	<table border="1"><thead><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>b3-01</th><th>b3-01</th></tr></thead><tbody><tr><td>0: 速度サーチ無効</td><td>0: 無効</td></tr><tr><td>1: 速度サーチ有効</td><td>1: 有効</td></tr></tbody></table> <p>* 制御モードにより異なります。 F7S と同等にするためには、b3-01=1 に変更してください。</p>	F7S ⇒ A1000		b3-01	b3-01	0: 速度サーチ無効	0: 無効	1: 速度サーチ有効	1: 有効						
	F7S ⇒ A1000																				
b3-01	b3-01																				
0: 速度サーチ無効	0: 無効																				
1: 速度サーチ有効	1: 有効																				
	速度サーチ待ち時間	b3-05	1.0sec		b3-05	0.2sec *	* F7S と同じ値に設定してください。														
タイ マ機 能	タイマ機能のオン側遅 れ時間	b4-01	0.0sec		b4-01	0.0sec															
	タイマ機能のオフ側遅 れ時間	b4-02	0.0sec		b4-02	0.0sec															
PID制 御	PID 制御の選択	b5-01	0		b5-01	0	<table border="1"><thead><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>b5-01</th><th>b5-01</th></tr></thead><tbody><tr><td>0: 無効</td><td>0: 無効</td></tr><tr><td>1: 有効 (偏差を D 制御)</td><td>1: 有効 (偏差を D 制御)</td></tr><tr><td>2: 有効 (フィードバック値を D 制御)</td><td>2: 有効 (フィードバック値を D 制御)</td></tr><tr><td>3: 有効 (速度指令+PID 出力, 偏差を D 制御)</td><td>3: 有効 (周波数指令+ PID 出力, 偏差を D 制御)</td></tr><tr><td>4: 有効 (速度指令+PID 出力, フィードバック値を D 制御)</td><td>4: 有効 (周波数指令+ PID 出力, フィードバック値 を D 制御)</td></tr></tbody></table>	F7S ⇒ A1000		b5-01	b5-01	0: 無効	0: 無効	1: 有効 (偏差を D 制御)	1: 有効 (偏差を D 制御)	2: 有効 (フィードバック値を D 制御)	2: 有効 (フィードバック値を D 制御)	3: 有効 (速度指令+PID 出力, 偏差を D 制御)	3: 有効 (周波数指令+ PID 出力, 偏差を D 制御)	4: 有効 (速度指令+PID 出力, フィードバック値を D 制御)	4: 有効 (周波数指令+ PID 出力, フィードバック値 を D 制御)
	F7S ⇒ A1000																				
	b5-01	b5-01																			
	0: 無効	0: 無効																			
	1: 有効 (偏差を D 制御)	1: 有効 (偏差を D 制御)																			
	2: 有効 (フィードバック値を D 制御)	2: 有効 (フィードバック値を D 制御)																			
	3: 有効 (速度指令+PID 出力, 偏差を D 制御)	3: 有効 (周波数指令+ PID 出力, 偏差を D 制御)																			
	4: 有効 (速度指令+PID 出力, フィードバック値を D 制御)	4: 有効 (周波数指令+ PID 出力, フィードバック値 を D 制御)																			
	比例ゲイン(P)	b5-02	1.00		b5-02	1.00															
	積分時間(I)	b5-03	1.0sec		b5-03	1.0sec															
積分時間(I)の上限値	b5-04	100.0%		b5-04	100.0%																
微分時間(D)	b5-05	0.00sec		b5-05	0.00sec																
PID の上限値	b5-06	100.0%		b5-06	100.0%																
PID オフセット調整	b5-07	0.0%		b5-07	0.0%																
PID の一次遅れ時定数	b5-08	0.00sec		b5-08	0.00sec																
	PID 出力の特性選択	b5-09	0		b5-09	0	<table border="1"><thead><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>b5-09</th><th>b5-09</th></tr></thead><tbody><tr><td>0: 正特性</td><td>0: 正特性</td></tr><tr><td>1: 逆特性</td><td>1: 逆特性</td></tr></tbody></table>	F7S ⇒ A1000		b5-09	b5-09	0: 正特性	0: 正特性	1: 逆特性	1: 逆特性						
F7S ⇒ A1000																					
b5-09	b5-09																				
0: 正特性	0: 正特性																				
1: 逆特性	1: 逆特性																				
	PID 出力ゲイン	b5-10	1.0		b5-10	1.00	最小設定単位が異なります。														

パラメータ名称 (<div><div></div>は確認が必要な パラメータを示します。)</div>		F7S			A1000		備考 (<div><div></div>は A1-02=6 (PM 用 PG なしアドバンスド ベクトル制御) 設定時の出荷時設定を示します。)</div>															
		パラメータ No.	出荷時 設定	お客様 設定値	パラメータ No.	出荷時 設定																
PID 制御	PID 出力の逆転選択	b5-11	0		b5-11	0	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>b5-11</th><th>b5-11</th></tr><tr><td>0: PID 出力が負の時 ゼロリミット</td><td>0: PID 出力が負の時 ゼロリミット</td></tr><tr><td>1: PID 出力が負の時 逆転する</td><td>1: PID 出力が負の時 逆転する</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		b5-11	b5-11	0: PID 出力が負の時 ゼロリミット	0: PID 出力が負の時 ゼロリミット	1: PID 出力が負の時 逆転する	1: PID 出力が負の時 逆転する							
	F7S ⇒ A1000																					
	b5-11	b5-11																				
	0: PID 出力が負の時 ゼロリミット	0: PID 出力が負の時 ゼロリミット																				
	1: PID 出力が負の時 逆転する	1: PID 出力が負の時 逆転する																				
	PID フィードバック指令喪失検出選択	b5-12	0		b5-12	0	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>b5-12</th><th>b5-12</th></tr><tr><td>0: 検出なし</td><td>0: 検出なし</td></tr><tr><td>1: 運転継続</td><td>1: 運転継続</td></tr><tr><td>2: 出力遮断</td><td>2: 出力遮断</td></tr><tr><td>—</td><td>3: 検出なし (PID 制御キャンセル入 力中は検出無効)</td></tr><tr><td>—</td><td>4: 運転継続 (PID 制御キャンセル入 力中は検出無効)</td></tr><tr><td>—</td><td>5: 出力遮断 (PID 制御キャンセル入 力中は検出無効)</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		b5-12	b5-12	0: 検出なし	0: 検出なし	1: 運転継続	1: 運転継続	2: 出力遮断	2: 出力遮断	—	3: 検出なし (PID 制御キャンセル入 力中は検出無効)	—	4: 運転継続 (PID 制御キャンセル入 力中は検出無効)	—
F7S ⇒ A1000																						
b5-12	b5-12																					
0: 検出なし	0: 検出なし																					
1: 運転継続	1: 運転継続																					
2: 出力遮断	2: 出力遮断																					
—	3: 検出なし (PID 制御キャンセル入 力中は検出無効)																					
—	4: 運転継続 (PID 制御キャンセル入 力中は検出無効)																					
—	5: 出力遮断 (PID 制御キャンセル入 力中は検出無効)																					
PID フィードバック指令喪失検出レベル	b5-13	0%		b5-13	0%																	
PID フィードバック指令喪失検出時間	b5-14	1.0sec		b5-14	1.0sec																	
PID スリープ機能動作レベル	b5-15	0.0%		b5-15	0.0% *	* 制御モードにより単位が異なります。																
PID スリープ動作遅れ時間	b5-16	0.0sec		b5-16	0.0sec																	
PID 指令用加減速時間	b5-17	0.0sec		b5-17	0.0sec																	
DWEELL 機能	始動時 DWEELL 周波数	b6-01	0.0%		b6-01	0.0% *	* 制御モードにより単位が異なります。															
	始動時 DWEELL 時間	b6-02	0.0sec		b6-02	0.0sec																
	停止時 DWEELL 周波数	b6-03	0.0%		b6-03	0.0% *	* 制御モードにより単位が異なります。															
	停止時 DWEELL 時間	b6-04	0.0sec		b6-04	0.0sec																
ドループ制御	ドループ制御のゲイン	b7-01	0.0%		b7-01	0.0%																
	ドループ制御の遅れ時間	b7-02	0.05sec		b7-02	0.05sec																
加減速時間	加速時間 1	C1-01	10.0sec		C1-01	10.0sec																
	減速時間 1	C1-02	10.0sec		C1-02	10.0sec																
	加速時間 2	C1-03	10.0sec		C1-03	10.0sec																
	減速時間 2	C1-04	10.0sec		C1-04	10.0sec																
	加速時間 3	C1-05	10.0sec		C1-05	10.0sec																
	減速時間 3	C1-06	10.0sec		C1-06	10.0sec																

パラメータ名称 (<div><div></div>は確認が必要な パラメータを示します。)</div>		F7S			A1000		備考										
		パラメータ No.	出荷時 設定	お客様 設定値	パラメータ No.	出荷時 設定	(<div><div></div>は A1-02=6(PM 用 PG なしアドバンスド ベクトル制御)設定時の出荷時設定を示します。)</div>										
加減速時間	加速時間 4	C1-07	10.0sec		C1-07	10.0sec											
	減速時間 4	C1-08	10.0sec		C1-08	10.0sec											
	非常停止時間	C1-09	10.0sec		C1-09	10.0sec											
	加減速時間の単位	C1-10	1		C1-10	1	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>C1-10</th><th>C1-10</th></tr><tr><td>0:0.01 秒単位</td><td>0:0.01 秒単位</td></tr><tr><td>1:0.1 秒単位</td><td>1:0.1 秒単位</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		C1-10	C1-10	0:0.01 秒単位	0:0.01 秒単位	1:0.1 秒単位	1:0.1 秒単位		
	F7S ⇒ A1000																
C1-10	C1-10																
0:0.01 秒単位	0:0.01 秒単位																
1:0.1 秒単位	1:0.1 秒単位																
加減速時間の切り替え速度	C1-11	0.0%		C1-11	0.0% *	* 制御モードにより単位が異なります。											
S 字特性	加速開始時の S 字特性時間	C2-01	0.00sec		C2-01	0.20sec *	* 出荷時設定より設定時間を短くする必要はありません。										
	加速完了時の S 字特性時間	C2-02	0.00sec		C2-02	0.20sec *											
	減速開始時の S 字特性時間	C2-03	0.00sec		C2-03	0.20sec *											
	減速完了時の S 字特性時間	C2-04	0.00sec		C2-04	0.00sec *											
速度制御 (ASR)	速度制御の比例ゲイン 1	C5-01	10.00 *		C5-01	10.00 *	* 制御モードにより出荷時設定が異なります。										
	速度制御の積分時間 1	C5-02	0.500sec *		C5-02	0.500sec *											
	速度制御の比例ゲイン 2	C5-03	10.00 *		C5-03	10.00 *											
	速度制御の積分時間 2	C5-04	0.500sec *		C5-04	0.500sec *											
	速度制御の一次遅れ時定数	C5-06	0.016sec *		C5-06	0.016sec *											
	速度制御ゲイン切り替え周波数	C5-07	0.0%		C5-07	0.0% *	* 制御モードにより単位が異なります。										
	速度制御積分リミット	C5-08	400%		C5-08	400%											
	始動時 ASR 比例ゲイン	C5-15	5.00		—	—	A1000 は設定する必要がありません。										
キャリア周波数	CT/VT 選択	C6-01	1		—	—	F7S と A1000 では内容が異なります。 A1000 では C6-01=0 に設定してください。 <table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>C6-01</th><th>C6-01</th></tr><tr><td>CT/VT 選択</td><td>ND/HD 選択</td></tr><tr><td>0:CT(定トルク用途)</td><td>0:重負荷(HD)定格</td></tr><tr><td>1:VT(通減トルク用途)</td><td></td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		C6-01	C6-01	CT/VT 選択	ND/HD 選択	0:CT(定トルク用途)	0:重負荷(HD)定格	1:VT(通減トルク用途)	
	F7S ⇒ A1000																
C6-01	C6-01																
CT/VT 選択	ND/HD 選択																
0:CT(定トルク用途)	0:重負荷(HD)定格																
1:VT(通減トルク用途)																	
	ND/HD 選択	—	—		C6-01	0											

パラメータ名称 (<div><div></div>は確認が必要な パラメータを示します。)</div>		F7S			A1000		備考 (<div><div></div>は A1-02=6 (PM 用 PG なしアドバンスド ベクトル制御) 設定時の出荷時設定を示します。)</div>																				
		パラメータ No.	出荷時 設定	お客様 設定値	パラメータ No.	出荷時 設定																					
キャリア 周波数	キャリア周波数選択	C6-02	2		C6-02	2	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>C6-02</th><th>C6-02</th></tr><tr><td>1: 2kHz</td><td>1: 2.0kHz</td></tr><tr><td>2: 4kHz</td><td>2: 4.0kHz</td></tr><tr><td>3: 6kHz</td><td>3: 6.0kHz</td></tr><tr><td>4: 8kHz</td><td>4: 8.0kHz</td></tr><tr><td>—</td><td>5: 10.0kHz</td></tr><tr><td>6: 12kHz</td><td>6: 12.0kHz</td></tr><tr><td>—</td><td>7～A: SwingPWM</td></tr><tr><td>—</td><td>F: 詳細設定可能</td></tr></table> <p>* 制御モードにより 1～6 の設定値におけるキャリア周波数が異なります。7～F は設定できません。</p>	F7S ⇒ A1000		C6-02	C6-02	1: 2kHz	1: 2.0kHz	2: 4kHz	2: 4.0kHz	3: 6kHz	3: 6.0kHz	4: 8kHz	4: 8.0kHz	—	5: 10.0kHz	6: 12kHz	6: 12.0kHz	—	7～A: SwingPWM	—	F: 詳細設定可能
	F7S ⇒ A1000																										
C6-02	C6-02																										
1: 2kHz	1: 2.0kHz																										
2: 4kHz	2: 4.0kHz																										
3: 6kHz	3: 6.0kHz																										
4: 8kHz	4: 8.0kHz																										
—	5: 10.0kHz																										
6: 12kHz	6: 12.0kHz																										
—	7～A: SwingPWM																										
—	F: 詳細設定可能																										
速度指令	速度指令 1	d1-01	0.00%		d1-01	0.00%*	<p>* 制御モードにより o1-03 の出荷時設定が異なるため、単位が異なります。</p>																				
	速度指令 2	d1-02	0.00%		d1-02	0.00%*																					
	速度指令 3	d1-03	0.00%		d1-03	0.00%*																					
	速度指令 4	d1-04	0.00%		d1-04	0.00%*																					
	速度指令 5	d1-05	0.00%		d1-05	0.00%*																					
	速度指令 6	d1-06	0.00%		d1-06	0.00%*																					
	速度指令 7	d1-07	0.00%		d1-07	0.00%*																					
	速度指令 8	d1-08	0.00%		d1-08	0.00%*																					
	速度指令 9	d1-09	0.00%		d1-09	0.00%*																					
	速度指令 10	d1-10	0.00%		d1-10	0.00%*																					
	速度指令 11	d1-11	0.00%		d1-11	0.00%*																					
	速度指令 12	d1-12	0.00%		d1-12	0.00%*																					
	速度指令 13	d1-13	0.00%		d1-13	0.00%*																					
	速度指令 14	d1-14	0.00%		d1-14	0.00%*																					
	速度指令 15	d1-15	0.00%		d1-15	0.00%*																					
	速度指令 16	d1-16	0.00%		d1-16	0.00%*																					
	寸動速度指令	d1-17	10.00%		d1-17	10.00%*																					
速度 上限・下 限	速度指令上限値	d2-01	100.0%		d2-01	100.0%																					
	速度指令下限値	d2-02	0.0%		d2-02	0.0%																					
	主速度指令下限値	d2-03	0.0%		d2-03	0.0%																					
ジャンプ 速度	ジャンプ速度 1	d3-01	0.0%		d3-01	0.0%	<p>* 制御モードにより単位が異なります。</p>																				
	ジャンプ速度 2	d3-02	0.0%		d3-02	0.0%*																					
	ジャンプ速度 3	d3-03	0.0%		d3-03	0.0%*																					
	ジャンプ速度幅	d3-04	1.0%		d3-04	1.0%*																					


パラメータ名称 ( は確認が必要な パラメータを示します。)		F7S			A1000		備考 ( は A1-02=6 (PM 用 PG なしアドバンスド ベクトル制御) 設定時の出荷時設定を示します。)																																			
		パラメータ No.	出荷時 設定	お客様 設定値	パラメータ No.	出荷時 設定																																				
速度 指令 ホールド	速度指令のホールド 機能選択	d4-01	0		d4-01	0	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><td>d4-01</td><td>d4-01</td></tr><tr><td>0:無効</td><td>0:無効</td></tr><tr><td>1:有効</td><td>1:有効</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		d4-01	d4-01	0:無効	0:無効	1:有効	1:有効																											
	F7S ⇒ A1000																																									
d4-01	d4-01																																									
0:無効	0:無効																																									
1:有効	1:有効																																									
	＋スPEEDリミット	d4-02	10%		d7-01 0.0% d7-02 0.0%	<table><tr><th colspan="5">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><td>H1-01～ H1-06</td><td>d4-02</td><td>H1-01～ H1-08</td><td>d7-01</td><td>d7-02</td></tr><tr><td>1C: ＋スPEED指令</td><td>(設定値)</td><td>44</td><td>(設定値)</td><td>設定不要</td></tr><tr><td>1D: －スPEED指令</td><td>(設定値)</td><td>45</td><td>設定不要</td><td>－(設定値)</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000					H1-01～ H1-06	d4-02	H1-01～ H1-08	d7-01	d7-02	1C: ＋スPEED指令	(設定値)	44	(設定値)	設定不要	1D: －スPEED指令	(設定値)	45	設定不要	－(設定値)																
F7S ⇒ A1000																																										
H1-01～ H1-06	d4-02	H1-01～ H1-08	d7-01	d7-02																																						
1C: ＋スPEED指令	(設定値)	44	(設定値)	設定不要																																						
1D: －スPEED指令	(設定値)	45	設定不要	－(設定値)																																						
トルク 制御	トルク制御選択	d5-01	0		d5-01	0	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><td>d5-01</td><td>d5-01</td></tr><tr><td>0:速度制御</td><td>0:速度制御</td></tr><tr><td>1:トルク制御</td><td>1:トルク制御</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		d5-01	d5-01	0:速度制御	0:速度制御	1:トルク制御	1:トルク制御																											
	F7S ⇒ A1000																																									
	d5-01	d5-01																																								
	0:速度制御	0:速度制御																																								
	1:トルク制御	1:トルク制御																																								
	トルク指令の遅れ時間	d5-02	0ms		d5-02	0ms																																				
速度リミット選択	d5-03	1		d5-03	1	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><td>d5-03</td><td>d5-03</td></tr><tr><td>1:b1-01 でリミット</td><td>1:b1-01 でリミット</td></tr><tr><td>2:d5-04 でリミット</td><td>2:d5-04 でリミット</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		d5-03	d5-03	1:b1-01 でリミット	1:b1-01 でリミット	2:d5-04 でリミット	2:d5-04 でリミット																												
F7S ⇒ A1000																																										
d5-03	d5-03																																									
1:b1-01 でリミット	1:b1-01 でリミット																																									
2:d5-04 でリミット	2:d5-04 でリミット																																									
速度リミット	d5-04	0%		d5-04	0%																																					
速度リミットバイアス	d5-05	5%		d5-05	10%*	* A1000 の出荷時設定を推奨します。																																				
速度／トルク制御切り 替えタイマ	d5-06	50ms		d5-06	0ms*	* A1000 の出荷時設定を推奨します。																																				
V ／ f 特性	入力電圧設定	E1-01	200V*		E1-01	200V*	* 400V 級はこの値の 2 倍になります。																																			
	V/f パターン選択	E1-03	F		E1-03*	F	<div>* PM 用の場合は表示しません。設定不要です。</div> <table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><td>E1-03</td><td>E1-03</td></tr><tr><td>0:50Hz 仕様(定トルク特性 1)</td><td>—</td></tr><tr><td>1:60Hz 仕様(定トルク特性 2)</td><td>—</td></tr><tr><td>2:60Hz 仕様(定トルク特性 3), 50 Hz で電圧飽和</td><td>—</td></tr><tr><td>3:72Hz 仕様(定トルク特性 4), 60 Hz で電圧飽和</td><td>—</td></tr><tr><td>4:50Hz 仕様(逓減トルク特性 1)</td><td>—</td></tr><tr><td>5:50Hz 仕様(逓減トルク特性 2)</td><td>—</td></tr><tr><td>6:60Hz 仕様(逓減トルク特性 3)</td><td>—</td></tr><tr><td>7:60Hz 仕様(逓減トルク特性 4)</td><td>—</td></tr><tr><td>8:50 Hz 仕様(高始動トルク 1)</td><td>—</td></tr><tr><td>9:50 Hz 仕様(高始動トルク 2)</td><td>—</td></tr><tr><td>A:60 Hz 仕様(高始動トルク 3)</td><td>—</td></tr><tr><td>B:60 Hz 仕様(高始動トルク 4)</td><td>—</td></tr><tr><td>C:90 Hz 仕様, 60Hz で電圧飽和</td><td>—</td></tr><tr><td>D:120Hz 仕様, 60Hz で電圧飽和</td><td>—</td></tr><tr><td>E:180Hz 仕様, 60Hz で電圧飽和</td><td>—</td></tr><tr><td>F:任意 V/f パターン</td><td>F:任意 V/f パターン</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		E1-03	E1-03	0:50Hz 仕様(定トルク特性 1)	—	1:60Hz 仕様(定トルク特性 2)	—	2:60Hz 仕様(定トルク特性 3), 50 Hz で電圧飽和	—	3:72Hz 仕様(定トルク特性 4), 60 Hz で電圧飽和	—	4:50Hz 仕様(逓減トルク特性 1)	—	5:50Hz 仕様(逓減トルク特性 2)	—	6:60Hz 仕様(逓減トルク特性 3)	—	7:60Hz 仕様(逓減トルク特性 4)	—	8:50 Hz 仕様(高始動トルク 1)	—	9:50 Hz 仕様(高始動トルク 2)	—	A:60 Hz 仕様(高始動トルク 3)	—	B:60 Hz 仕様(高始動トルク 4)	—	C:90 Hz 仕様, 60Hz で電圧飽和	—	D:120Hz 仕様, 60Hz で電圧飽和	—	E:180Hz 仕様, 60Hz で電圧飽和	—	F:任意 V/f パターン
F7S ⇒ A1000																																										
E1-03	E1-03																																									
0:50Hz 仕様(定トルク特性 1)	—																																									
1:60Hz 仕様(定トルク特性 2)	—																																									
2:60Hz 仕様(定トルク特性 3), 50 Hz で電圧飽和	—																																									
3:72Hz 仕様(定トルク特性 4), 60 Hz で電圧飽和	—																																									
4:50Hz 仕様(逓減トルク特性 1)	—																																									
5:50Hz 仕様(逓減トルク特性 2)	—																																									
6:60Hz 仕様(逓減トルク特性 3)	—																																									
7:60Hz 仕様(逓減トルク特性 4)	—																																									
8:50 Hz 仕様(高始動トルク 1)	—																																									
9:50 Hz 仕様(高始動トルク 2)	—																																									
A:60 Hz 仕様(高始動トルク 3)	—																																									
B:60 Hz 仕様(高始動トルク 4)	—																																									
C:90 Hz 仕様, 60Hz で電圧飽和	—																																									
D:120Hz 仕様, 60Hz で電圧飽和	—																																									
E:180Hz 仕様, 60Hz で電圧飽和	—																																									
F:任意 V/f パターン	F:任意 V/f パターン																																									

パラメータ名称 ( は確認が必要な パラメータを示します。)		F7S			A1000		備考 ( は A1-02=6 (PM 用 PG なしアドバンスド ベクトル制御) 設定時の出荷時設定を示します。)
		パラメータ No.	出荷時 設定	お客様 設定値	パラメータ No.	出荷時 設定	
V / f 特性	モータの最高回転数	E1-04	1750min ⁻¹		E1-04	1750min ⁻¹ *	* o1-04 の設定により単位が異なります。 E5-01 の設定により設定値が変わります。
	最大電圧	E1-05	200.0V*		E1-05	200.0V*	* 400V 級はこの値の 2 倍になります。
	ベース回転数	E1-06	1750min ⁻¹		E1-06	1750min ⁻¹ *	* o1-04 の設定により単位が異なります。 E5-01 の設定により設定値が変わります。
	中間出力回転数	E1-07	3.0Hz		E1-07*	—	* PM 用の場合は表示しません。設定不要です。
	中間出力回転数電圧	E1-08	15.0V		E1-08*	—	
	最低回転数	E1-09	175min ⁻¹		E1-09	175min ⁻¹ *	* o1-04 の設定により単位が異なります。 E5-01 の設定により設定値が変わります。
	最低回転数電圧	E1-10	9.0V		E1-10*	—	* PM 用の場合は表示しません。設定不要です。
	モータのベース電圧	E1-13	190.0V		E1-13*	—	* A1000 では E1-05 に設定してください。
モ ー タ 定 数	モータ定格電流	E2-01	*		E2-01*	—	* PM 用の場合は表示しません。設定不要です。
	モータ定格スリップ	E2-02	*		E2-02*	—	
	モータ無負荷電流	E2-03	*		E2-03*	—	
	モータ線間抵抗	E2-05	*		E2-05*	—	
	トルク補償のモータ鉄損	E2-10	*		E2-10*	—	
	モータ定格容量	E2-11	*		E2-11*	—	
P M モ ー タ 定 数	モータの容量選択 〔A1000:モータコードの選 択(PM 用)〕	E5-01	*		E5-01	*	* モータ容量とモータ仕様により異なります。 F7S と A1000 のモータコードは異なります。 【付録 2】をご確認ください。
	モータの定格容量	E5-02	*		E5-02	*	* E5-01 の設定により異なります。
	モータの定格電流	E5-03	*		E5-03	*	* E5-01 の設定により異なります。
	モータのポール数	E5-04	*		E5-04	*	* E5-01 の設定により異なります。
	モータの電機子抵抗	E5-05	*		E5-05	*	* E5-01 の設定により異なります。
	モータの d 軸インダク タンス	E5-06	*		E5-06	*	* E5-01 の設定により異なります。
	モータの q 軸インダク タンス	E5-07	*		E5-07	*	* E5-01 の設定により異なります。
	モータの誘起電圧定 数	E5-09	*		E5-09	*	* E5-01 の設定により異なります。
	進み位相補正量	E5-10	10.0deg		—	—	A1000 ではパラメータがありません。設定不要です。
	PG の原点パルス補 正量	E5-11	0.0deg		E5-11	0.0deg*	* モータ銘板値を設定してください。 PG を交換した場合には、Z 相チューニング (T2-01=3) を実施してください。

パラメータ名称 (<div><div></div></div> は確認が必要な パラメータを示します。)		F7S			A1000		備考												
		パラメータ No.	出荷時 設定	お客様 設定値	パラメータ No.	出荷時 設定	(<div><div></div></div> は A1-02=6 (PM 用 PG なしアドバンスド ベクトル制御) 設定時の出荷時設定を示します。)												
PG 速度制御カード	PG 断線検出時の動作選択	F1-02	1		F1-02	1	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>F1-02</th><th>F1-02</th></tr><tr><td>0: 減速停止</td><td>0: 減速停止</td></tr><tr><td>1: フリーラン停止</td><td>1: フリーラン停止</td></tr><tr><td>2: 非常停止</td><td>2: 非常停止</td></tr><tr><td>3: 運転継続</td><td>3: 運転継続</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		F1-02	F1-02	0: 減速停止	0: 減速停止	1: フリーラン停止	1: フリーラン停止	2: 非常停止	2: 非常停止	3: 運転継続	3: 運転継続
	F7S ⇒ A1000																		
	F1-02	F1-02																	
	0: 減速停止	0: 減速停止																	
	1: フリーラン停止	1: フリーラン停止																	
	2: 非常停止	2: 非常停止																	
	3: 運転継続	3: 運転継続																	
	過速度発生時の動作選択	F1-03	1		F1-03	1	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>F1-03</th><th>F1-03</th></tr><tr><td>0: 減速停止</td><td>0: 減速停止</td></tr><tr><td>1: フリーラン停止</td><td>1: フリーラン停止</td></tr><tr><td>2: 非常停止</td><td>2: 非常停止</td></tr><tr><td>3: 運転継続</td><td>3: 運転継続</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		F1-03	F1-03	0: 減速停止	0: 減速停止	1: フリーラン停止	1: フリーラン停止	2: 非常停止	2: 非常停止	3: 運転継続	3: 運転継続
	F7S ⇒ A1000																		
	F1-03	F1-03																	
0: 減速停止	0: 減速停止																		
1: フリーラン停止	1: フリーラン停止																		
2: 非常停止	2: 非常停止																		
3: 運転継続	3: 運転継続																		
速度偏差過大検出時の動作選択	F1-04	3		F1-04	3	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>F1-04</th><th>F1-04</th></tr><tr><td>0: 減速停止</td><td>0: 減速停止</td></tr><tr><td>1: フリーラン停止</td><td>1: フリーラン停止</td></tr><tr><td>2: 非常停止</td><td>2: 非常停止</td></tr><tr><td>3: 運転継続</td><td>3: 運転継続</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		F1-04	F1-04	0: 減速停止	0: 減速停止	1: フリーラン停止	1: フリーラン停止	2: 非常停止	2: 非常停止	3: 運転継続	3: 運転継続	
F7S ⇒ A1000																			
F1-04	F1-04																		
0: 減速停止	0: 減速停止																		
1: フリーラン停止	1: フリーラン停止																		
2: 非常停止	2: 非常停止																		
3: 運転継続	3: 運転継続																		
PG 回転方向設定	F1-05	1		F1-05	1*	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>F1-05</th><th>F1-05</th></tr><tr><td>0: 正転時 A 相進み</td><td>0: 正転時 A 相進み</td></tr><tr><td>1: 正転時 B 相進み</td><td>1: 正転時 B 相進み</td></tr></table> * 制御モードにより異なります。	F7S ⇒ A1000		F1-05	F1-05	0: 正転時 A 相進み	0: 正転時 A 相進み	1: 正転時 B 相進み	1: 正転時 B 相進み					
F7S ⇒ A1000																			
F1-05	F1-05																		
0: 正転時 A 相進み	0: 正転時 A 相進み																		
1: 正転時 B 相進み	1: 正転時 B 相進み																		
過速度検出レベル	F1-08	115%		F1-08	115%														
過速度検出時間	F1-09	0.0sec*		F1-09	0.0sec*	* 制御モードにより異なります。													
速度偏差過大検出レベル	F1-10	10%		F1-10	10%														
速度偏差過大検出時間	F1-11	0.5sec		F1-11	0.5sec														
PG 断線検出時間	F1-14	2.0sec		F1-14	2.0sec														
DV3 検出選択	F1-18	5		F1-18	10*	* A1000 の出荷時設定を推奨します。													
DV4 検出選択	F1-19	128		F1-19	128														
アナログ指令カード	アナログ指令カードの動作選択	F2-01	0		F2-01	0	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>F2-01</th><th>F2-01</th></tr><tr><td>0: 3端子個別入力</td><td>0: 個別入力</td></tr><tr><td>1: 3端子加算入力</td><td>1: 加算入力</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		F2-01	F2-01	0: 3端子個別入力	0: 個別入力	1: 3端子加算入力	1: 加算入力				
F7S ⇒ A1000																			
F2-01	F2-01																		
0: 3端子個別入力	0: 個別入力																		
1: 3端子加算入力	1: 加算入力																		



パラメータ名称 (<div><div></div>は確認が必要な パラメータを示します。)</div>		F7S			A1000		備考																																																												
		パラメータ No.	出荷時 設定	お客様 設定値	パラメータ No.	出荷時 設定	(<div><div></div>は A1-02=6 (PM 用 PG なしアドバンスト ベクトル制御) 設定時の出荷時設定を示します。)</div>																																																												
デジタル指令カード	デジタル指令カード の入力選択	F3-01	0		F3-01	0	* ご使用のデジタル指令カードにより設定します。 DI-08 : 0 (8bit) DI-16H: カード上の S1 スイッチによる S1 スイッチ 1 : 2 (16bit) S1 スイッチ S1 : 1 (12bit) <table><tr><th colspan="3">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>F3-01</th><th>F3-01</th><th>F3-03</th></tr><tr><td>0: BCD1%単位</td><td>0: BCD1%単位</td><td>0: 8bit</td></tr><tr><td>1: BCD0.1%単位</td><td>1: BCD0.1%単位</td><td>1: 12bit</td></tr><tr><td>2: BCD0.01%単位</td><td>2: BCD0.01%単位</td><td>2: 16bit</td></tr><tr><td>3: BCD1Hz 単位</td><td>3: BCD1Hz 単位</td><td></td></tr><tr><td>4: BCD0.1Hz 単位</td><td>4: BCD0.1Hz 単位</td><td></td></tr><tr><td>5: BCD0.01Hz 単位</td><td>5: BCD0.01Hz 単位</td><td></td></tr><tr><td>6: BCD 特殊設定</td><td>6: BCD 特殊設定</td><td></td></tr><tr><td>7: バイナリ入力</td><td>7: バイナリ入力</td><td></td></tr></table>	F7S ⇒ A1000			F3-01	F3-01	F3-03	0: BCD1%単位	0: BCD1%単位	0: 8bit	1: BCD0.1%単位	1: BCD0.1%単位	1: 12bit	2: BCD0.01%単位	2: BCD0.01%単位	2: 16bit	3: BCD1Hz 単位	3: BCD1Hz 単位		4: BCD0.1Hz 単位	4: BCD0.1Hz 単位		5: BCD0.01Hz 単位	5: BCD0.01Hz 単位		6: BCD 特殊設定	6: BCD 特殊設定		7: バイナリ入力	7: バイナリ入力																															
	F7S ⇒ A1000																																																																		
F3-01	F3-01	F3-03																																																																	
0: BCD1%単位	0: BCD1%単位	0: 8bit																																																																	
1: BCD0.1%単位	1: BCD0.1%単位	1: 12bit																																																																	
2: BCD0.01%単位	2: BCD0.01%単位	2: 16bit																																																																	
3: BCD1Hz 単位	3: BCD1Hz 単位																																																																		
4: BCD0.1Hz 単位	4: BCD0.1Hz 単位																																																																		
5: BCD0.01Hz 単位	5: BCD0.01Hz 単位																																																																		
6: BCD 特殊設定	6: BCD 特殊設定																																																																		
7: バイナリ入力	7: バイナリ入力																																																																		
DI-A3 データ長選択	—	—		F3-03	2*																																																														
アナログモニタカード	アナログモニタカード CH1 出力モニタ選択	F4-01	5		F4-01	102*	* F7S と同じ設定にするには、A1000 パラメータ F4-01=105 (モータ速度) に設定してください。 <table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>F4-01 , F4-03, H4-01, H4-04, o1-01</th><th>F4-01 , F4-03, H4-01, H4-04, o1-01</th></tr><tr><td>01: 速度指令</td><td>101: 周波数指令</td></tr><tr><td>02: 出力周波数</td><td>102: 出力周波数</td></tr><tr><td>03: 出力電流</td><td>103: 出力電流</td></tr><tr><td>05: モータ速度</td><td>105: モータ速度</td></tr><tr><td>06: 出力電圧指令</td><td>106: 出力電圧指令</td></tr><tr><td>07: 主回路直流電圧</td><td>107: 主回路直流電圧</td></tr><tr><td>08: 出力電力</td><td>108: 出力電力</td></tr><tr><td>09: トルク指令 (内部)</td><td>109: トルク指令 (内部)</td></tr><tr><td>15: 周波数指令 (電圧) 端子 A1 入力電圧</td><td>113: 端子 A1 入力電圧</td></tr><tr><td>16: 多機能アナログ入力 端子 A2 入力電流 (電圧)</td><td>114: 端子 A2 入力電圧</td></tr><tr><td>17: 多機能アナログ入力 端子 A3 入力電圧</td><td>115: 端子 A3 入力電圧</td></tr><tr><td>18: モータ q 軸電流 (Iq)</td><td>601: モータ q 軸電流 (Iq)</td></tr><tr><td>19: モータ d 軸電流 (Id)</td><td>602: モータ d 軸電流 (Id)</td></tr><tr><td>20: ソフトスタート後の速度 指令</td><td>116: ソフトスタート後の出力 周波数</td></tr><tr><td>21: 速度制御 (ASR) の 入力</td><td>603: 速度制御 (ASR) の入力</td></tr><tr><td>22: 速度制御 (ASR) の 出力</td><td>604: 速度制御 (ASR) の出力</td></tr><tr><td>24: PID フィードバック量</td><td>501: PID フィードバック量</td></tr><tr><td>26: 出力電圧指令 (Vq)</td><td>605: 出力電圧指令 (Vq)</td></tr><tr><td>27: 出力電圧指令 (Vd)</td><td>606: 出力電圧指令 (Vd)</td></tr><tr><td>32: q 軸の ACR の出力</td><td>607: q 軸の ACR の出力</td></tr><tr><td>33: d 軸の ACR の出力</td><td>608: d 軸の ACR の出力</td></tr><tr><td>36: PID 入力量</td><td>502: PID 入力量</td></tr><tr><td>37: PID 出力量</td><td>503: PID 出力量</td></tr><tr><td>38: PID 指令目標値</td><td>504: PID 指令目標値</td></tr><tr><td>44: 速度制御 (ASR) の 出力 2</td><td>604: 速度制御 (ASR) の 出力</td></tr><tr><td>68: 進み位相補正量</td><td>609: 進み位相補正量</td></tr><tr><td>69: 制御軸ずれ量</td><td>610: 制御軸ずれ量</td></tr><tr><td>78: 磁極位置検出値 (PG 付き)</td><td>613: 磁極位置検出値 (センサ)</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		F4-01 , F4-03, H4-01, H4-04, o1-01	F4-01 , F4-03, H4-01, H4-04, o1-01	01: 速度指令	101: 周波数指令	02: 出力周波数	102: 出力周波数	03: 出力電流	103: 出力電流	05: モータ速度	105: モータ速度	06: 出力電圧指令	106: 出力電圧指令	07: 主回路直流電圧	107: 主回路直流電圧	08: 出力電力	108: 出力電力	09: トルク指令 (内部)	109: トルク指令 (内部)	15: 周波数指令 (電圧) 端子 A1 入力電圧	113: 端子 A1 入力電圧	16: 多機能アナログ入力 端子 A2 入力電流 (電圧)	114: 端子 A2 入力電圧	17: 多機能アナログ入力 端子 A3 入力電圧	115: 端子 A3 入力電圧	18: モータ q 軸電流 (Iq)	601: モータ q 軸電流 (Iq)	19: モータ d 軸電流 (Id)	602: モータ d 軸電流 (Id)	20: ソフトスタート後の速度 指令	116: ソフトスタート後の出力 周波数	21: 速度制御 (ASR) の 入力	603: 速度制御 (ASR) の入力	22: 速度制御 (ASR) の 出力	604: 速度制御 (ASR) の出力	24: PID フィードバック量	501: PID フィードバック量	26: 出力電圧指令 (Vq)	605: 出力電圧指令 (Vq)	27: 出力電圧指令 (Vd)	606: 出力電圧指令 (Vd)	32: q 軸の ACR の出力	607: q 軸の ACR の出力	33: d 軸の ACR の出力	608: d 軸の ACR の出力	36: PID 入力量	502: PID 入力量	37: PID 出力量	503: PID 出力量	38: PID 指令目標値	504: PID 指令目標値	44: 速度制御 (ASR) の 出力 2	604: 速度制御 (ASR) の 出力	68: 進み位相補正量	609: 進み位相補正量	69: 制御軸ずれ量	610: 制御軸ずれ量	78: 磁極位置検出値 (PG 付き)	613: 磁極位置検出値 (センサ)
	F7S ⇒ A1000																																																																		
F4-01 , F4-03, H4-01, H4-04, o1-01	F4-01 , F4-03, H4-01, H4-04, o1-01																																																																		
01: 速度指令	101: 周波数指令																																																																		
02: 出力周波数	102: 出力周波数																																																																		
03: 出力電流	103: 出力電流																																																																		
05: モータ速度	105: モータ速度																																																																		
06: 出力電圧指令	106: 出力電圧指令																																																																		
07: 主回路直流電圧	107: 主回路直流電圧																																																																		
08: 出力電力	108: 出力電力																																																																		
09: トルク指令 (内部)	109: トルク指令 (内部)																																																																		
15: 周波数指令 (電圧) 端子 A1 入力電圧	113: 端子 A1 入力電圧																																																																		
16: 多機能アナログ入力 端子 A2 入力電流 (電圧)	114: 端子 A2 入力電圧																																																																		
17: 多機能アナログ入力 端子 A3 入力電圧	115: 端子 A3 入力電圧																																																																		
18: モータ q 軸電流 (Iq)	601: モータ q 軸電流 (Iq)																																																																		
19: モータ d 軸電流 (Id)	602: モータ d 軸電流 (Id)																																																																		
20: ソフトスタート後の速度 指令	116: ソフトスタート後の出力 周波数																																																																		
21: 速度制御 (ASR) の 入力	603: 速度制御 (ASR) の入力																																																																		
22: 速度制御 (ASR) の 出力	604: 速度制御 (ASR) の出力																																																																		
24: PID フィードバック量	501: PID フィードバック量																																																																		
26: 出力電圧指令 (Vq)	605: 出力電圧指令 (Vq)																																																																		
27: 出力電圧指令 (Vd)	606: 出力電圧指令 (Vd)																																																																		
32: q 軸の ACR の出力	607: q 軸の ACR の出力																																																																		
33: d 軸の ACR の出力	608: d 軸の ACR の出力																																																																		
36: PID 入力量	502: PID 入力量																																																																		
37: PID 出力量	503: PID 出力量																																																																		
38: PID 指令目標値	504: PID 指令目標値																																																																		
44: 速度制御 (ASR) の 出力 2	604: 速度制御 (ASR) の 出力																																																																		
68: 進み位相補正量	609: 進み位相補正量																																																																		
69: 制御軸ずれ量	610: 制御軸ずれ量																																																																		
78: 磁極位置検出値 (PG 付き)	613: 磁極位置検出値 (センサ)																																																																		
	アナログモニタカード CH1 出力モニタゲイン	F4-02	1.00		F4-02	100.0%	設定単位が異なります。 F7S パラメータ F4-02 × 100 で設定してください。																																																												



パラメータ名称 (<div><div></div></div> は確認が必要な パラメータを示します。)		F7S			A1000		備考 (<div><div></div></div> は A1-02=6 (PM 用 PG なしアドバンスド ベクトル制御) 設定時の出荷時設定を示します。)																														
		パラメータ No.	出荷時 設定	お客様 設定値	パラメータ No.	出荷時 設定																															
アナログモニタカード	アナログモニタカード CH2 出力モニタ選択	F4-03	3*		F4-03	103*	* F4-01 備考欄を参照 出荷時設定は出力電流モニタとなっています。																														
	アナログモニタカード CH2 出力モニタゲイン	F4-04	0.50		F4-04	50.0%	設定単位が異なります。 F7S パラメータ“F4-04” × 100 で設定してください。																														
	アナログモニタカード CH1 出力モニタバイ アス	F4-05	0.0%		F4-05	0.0%																															
	アナログモニタカード CH2 出力モニタバイ アス	F4-06	0.0%		F4-06	0.0%																															
	アナログ出力の信号 レベル CH1	F4-07	0		F4-07	0	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>F4-07</th><th>F4-07</th></tr><tr><td>0: 0～10V</td><td>0: 0～10V</td></tr><tr><td>1:-10～+10V</td><td>1:-10～+10V</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		F4-07	F4-07	0: 0～10V	0: 0～10V	1:-10～+10V	1:-10～+10V																						
F7S ⇒ A1000																																					
F4-07	F4-07																																				
0: 0～10V	0: 0～10V																																				
1:-10～+10V	1:-10～+10V																																				
	アナログ出力の信号 レベル CH2	F4-08	0		F4-08	0	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>F4-08</th><th>F4-08</th></tr><tr><td>0: 0～10V</td><td>0: 0～10V</td></tr><tr><td>1:-10～+10V</td><td>1:-10～+10V</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		F4-08	F4-08	0: 0～10V	0: 0～10V	1:-10～+10V	1:-10～+10V																						
F7S ⇒ A1000																																					
F4-08	F4-08																																				
0: 0～10V	0: 0～10V																																				
1:-10～+10V	1:-10～+10V																																				
デジタル出力カード	デジタル出力カード CH1 出力選択	F5-01	0*		F5-01	0*	* 28 ページ H2-01～H2-03 備考欄を参照																														
	デジタル出力カード CH2 出力選択	F5-02	1*		F5-02	1*																															
	デジタル出力カード CH3 出力選択	F5-03	2*		F5-03	2*																															
	デジタル出力カード CH4 出力選択	F5-04	4*		F5-04	4*																															
	デジタル出力カード CH5 出力選択	F5-05	6*		F5-05	6*																															
	デジタル出力カード CH6 出力選択	F5-06	37*		F5-06	37*																															
	デジタル出力カード CH7 出力選択	F5-07	0F*		F5-07	F*																															
	デジタル出力カード CH8 出力選択	F5-08	0F*		F5-08	F*																															
		デジタル出力カード DO-08 出力モード選 択	F5-09	0		F5-09	0	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>F5-09</th><th>F5-09</th></tr><tr><td rowspan="8">0</td><td>F5-01=0</td><td rowspan="8">0</td><td>F5-01=0</td></tr><tr><td>F5-02=1</td><td>F5-02=1</td></tr><tr><td>F5-03=2</td><td>F5-03=2</td></tr><tr><td>F5-04=4</td><td>F5-04=4</td></tr><tr><td>F5-05=6</td><td>F5-05=6</td></tr><tr><td>F5-06=37</td><td>F5-06=37</td></tr><tr><td>F5-07=F</td><td>F5-07=F</td></tr><tr><td>F5-08=F</td><td>F5-08=F</td></tr><tr><td colspan="2">1:コード出力</td><td colspan="2">1:コード出力</td></tr><tr><td colspan="2">2:F5-01～08 の設定 に従い出力</td><td colspan="2">2:F5-01～08 の設定 に従い出力</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		F5-09	F5-09	0	F5-01=0	0	F5-01=0	F5-02=1	F5-02=1	F5-03=2	F5-03=2	F5-04=4	F5-04=4	F5-05=6	F5-05=6	F5-06=37	F5-06=37	F5-07=F	F5-07=F	F5-08=F	F5-08=F	1:コード出力		1:コード出力		2:F5-01～08 の設定 に従い出力		2:F5-01～08 の設定 に従い出力
F7S ⇒ A1000																																					
F5-09	F5-09																																				
0	F5-01=0	0	F5-01=0																																		
	F5-02=1		F5-02=1																																		
	F5-03=2		F5-03=2																																		
	F5-04=4		F5-04=4																																		
	F5-05=6		F5-05=6																																		
	F5-06=37		F5-06=37																																		
	F5-07=F		F5-07=F																																		
	F5-08=F		F5-08=F																																		
1:コード出力		1:コード出力																																			
2:F5-01～08 の設定 に従い出力		2:F5-01～08 の設定 に従い出力																																			

パラメータ名称 ( は確認が必要な パラメータを示します。)		F7S			A1000		備考 ( は A1-02=6 (PM 用 PG なしアドバンスド ベクトル制御) 設定時の出荷時設定を示します。)																																																											
		パラメータ No.	出荷時 設定	お客様 設定値	パラメータ No.	出荷時 設定																																																												
伝送オプションカード	伝送エラー検出時の動作選択	F6-01	1		F6-01	1	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>F6-01</th><th>F6-01</th></tr><tr><td>0: 減速停止</td><td>0: 減速停止</td></tr><tr><td>1: フリーラン停止</td><td>1: フリーラン停止</td></tr><tr><td>2: 非常停止</td><td>2: 非常停止</td></tr><tr><td>3: 運転継続</td><td>3: 運転継続</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		F6-01	F6-01	0: 減速停止	0: 減速停止	1: フリーラン停止	1: フリーラン停止	2: 非常停止	2: 非常停止	3: 運転継続	3: 運転継続																																															
	F7S ⇒ A1000																																																																	
	F6-01	F6-01																																																																
	0: 減速停止	0: 減速停止																																																																
	1: フリーラン停止	1: フリーラン停止																																																																
2: 非常停止	2: 非常停止																																																																	
3: 運転継続	3: 運転継続																																																																	
伝送オプションからの外部異常の入力レベル	F6-02	0		F6-02	0	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>F6-02</th><th>F6-02</th></tr><tr><td>0: 常時検出</td><td>0: 常時検出</td></tr><tr><td>1: 運転中検出</td><td>1: 運転中検出</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		F6-02	F6-02	0: 常時検出	0: 常時検出	1: 運転中検出	1: 運転中検出																																																				
F7S ⇒ A1000																																																																		
F6-02	F6-02																																																																	
0: 常時検出	0: 常時検出																																																																	
1: 運転中検出	1: 運転中検出																																																																	
伝送オプションからの外部異常の入力時の動作	F6-03	1		F6-03	1	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>F6-03</th><th>F6-03</th></tr><tr><td>0: 減速停止</td><td>0: 減速停止</td></tr><tr><td>1: フリーラン停止</td><td>1: フリーラン停止</td></tr><tr><td>2: 非常停止</td><td>2: 非常停止</td></tr><tr><td>3: 運転継続</td><td>3: 運転継続</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		F6-03	F6-03	0: 減速停止	0: 減速停止	1: フリーラン停止	1: フリーラン停止	2: 非常停止	2: 非常停止	3: 運転継続	3: 運転継続																																																
F7S ⇒ A1000																																																																		
F6-03	F6-03																																																																	
0: 減速停止	0: 減速停止																																																																	
1: フリーラン停止	1: フリーラン停止																																																																	
2: 非常停止	2: 非常停止																																																																	
3: 運転継続	3: 運転継続																																																																	
伝送オプションからのトルク指令／トルクリミット選択	F6-06	0		F6-06	0	0: 伝送からのトルク指令／トルクリミットは無効 <table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>F6-06</th><th>F6-06</th></tr><tr><td>0: 無効</td><td>0: 無効</td></tr><tr><td>1: 有効</td><td>1: 有効</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		F6-06	F6-06	0: 無効	0: 無効	1: 有効	1: 有効																																																				
F7S ⇒ A1000																																																																		
F6-06	F6-06																																																																	
0: 無効	0: 無効																																																																	
1: 有効	1: 有効																																																																	
NetRef / ComRef 選択機能	—	—		F6-07	0	F6-07=0 (多段速指令無効) に設定してください。																																																												
多機能接点入力	端子 S1 の機能選択	—	—	H1-01*	40	<div>この設定で使用してください。</div> <table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>H1-01～H1-06</th><th>H1-01～H1-08</th></tr><tr><td>0: 3 ワイヤセンサ</td><td>0: 3 ワイヤセンサ</td></tr><tr><td>1: ローカル／リモート選択</td><td>1: ローカル／リモート選択</td></tr><tr><td>2: オプション／インバータ選択</td><td>2: 指令権の切替えコマンド</td></tr><tr><td>3: 多段速指令 1</td><td>3: 多段速指令 1</td></tr><tr><td>4: 多段速指令 2</td><td>4: 多段速指令 2</td></tr><tr><td>5: 多段速指令 3</td><td>5: 多段速指令 3</td></tr><tr><td>6: 寸動周波数指令選択</td><td>6: 寸動周波数指令選択</td></tr><tr><td>7: 加減速時間選択 1</td><td>7: 加減速時間選択 1</td></tr><tr><td>8: ベースブロック指令(a 接点)</td><td>8: ベースブロック指令(a 接点)</td></tr><tr><td>9: ベースブロック指令(b 接点)</td><td>9: ベースブロック指令(b 接点)</td></tr><tr><td>A: ホールド加減速停止</td><td>A: ホールド加減速停止</td></tr><tr><td>B: インバータ過熱予告</td><td>B: インバータ過熱予告</td></tr><tr><td>C: 多機能アナログ入力選択</td><td>C: 多機能アナログ入力選択</td></tr><tr><td>E: 速度制御積分リセット</td><td>E: 速度制御積分リセット</td></tr><tr><td>F: 未使用</td><td>F: スループモード</td></tr><tr><td>10: UP 指令</td><td>10: UP 指令</td></tr><tr><td>11: DOWN 指令</td><td>11: DOWN 指令</td></tr><tr><td>12: FJOG 指令</td><td>12: FJOG 指令</td></tr><tr><td>13: RJOG 指令</td><td>13: RJOG 指令</td></tr><tr><td>14: 異常リセット</td><td>14: 異常リセット</td></tr><tr><td>15: 非常停止 (a 接点)</td><td>15: 非常停止 (a 接点)</td></tr><tr><td>17: 非常停止 (b 接点)</td><td>17: 非常停止 (b 接点)</td></tr><tr><td>18: タイマ機能入力</td><td>18: タイマ機能入力</td></tr><tr><td>19: PID 制御キャンセル</td><td>19: PID 制御キャンセル</td></tr><tr><td>1A: 加減速時間選択 2</td><td>1A: 加減速時間選択 2</td></tr><tr><td>1B: パラメータ書き込み許可</td><td>1B: パラメータ書き込み許可</td></tr><tr><td>1C: +スピード指令</td><td>44: オフセット周波数 1 加算</td></tr><tr><td>1D: -スピード指令</td><td>45: オフセット周波数 2 加算</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		H1-01～H1-06	H1-01～H1-08	0: 3 ワイヤセンサ	0: 3 ワイヤセンサ	1: ローカル／リモート選択	1: ローカル／リモート選択	2: オプション／インバータ選択	2: 指令権の切替えコマンド	3: 多段速指令 1	3: 多段速指令 1	4: 多段速指令 2	4: 多段速指令 2	5: 多段速指令 3	5: 多段速指令 3	6: 寸動周波数指令選択	6: 寸動周波数指令選択	7: 加減速時間選択 1	7: 加減速時間選択 1	8: ベースブロック指令(a 接点)	8: ベースブロック指令(a 接点)	9: ベースブロック指令(b 接点)	9: ベースブロック指令(b 接点)	A: ホールド加減速停止	A: ホールド加減速停止	B: インバータ過熱予告	B: インバータ過熱予告	C: 多機能アナログ入力選択	C: 多機能アナログ入力選択	E: 速度制御積分リセット	E: 速度制御積分リセット	F: 未使用	F: スループモード	10: UP 指令	10: UP 指令	11: DOWN 指令	11: DOWN 指令	12: FJOG 指令	12: FJOG 指令	13: RJOG 指令	13: RJOG 指令	14: 異常リセット	14: 異常リセット	15: 非常停止 (a 接点)	15: 非常停止 (a 接点)	17: 非常停止 (b 接点)	17: 非常停止 (b 接点)	18: タイマ機能入力	18: タイマ機能入力	19: PID 制御キャンセル	19: PID 制御キャンセル	1A: 加減速時間選択 2	1A: 加減速時間選択 2	1B: パラメータ書き込み許可	1B: パラメータ書き込み許可	1C: +スピード指令	44: オフセット周波数 1 加算	1D: -スピード指令	45: オフセット周波数 2 加算
	F7S ⇒ A1000																																																																	
	H1-01～H1-06	H1-01～H1-08																																																																
0: 3 ワイヤセンサ	0: 3 ワイヤセンサ																																																																	
1: ローカル／リモート選択	1: ローカル／リモート選択																																																																	
2: オプション／インバータ選択	2: 指令権の切替えコマンド																																																																	
3: 多段速指令 1	3: 多段速指令 1																																																																	
4: 多段速指令 2	4: 多段速指令 2																																																																	
5: 多段速指令 3	5: 多段速指令 3																																																																	
6: 寸動周波数指令選択	6: 寸動周波数指令選択																																																																	
7: 加減速時間選択 1	7: 加減速時間選択 1																																																																	
8: ベースブロック指令(a 接点)	8: ベースブロック指令(a 接点)																																																																	
9: ベースブロック指令(b 接点)	9: ベースブロック指令(b 接点)																																																																	
A: ホールド加減速停止	A: ホールド加減速停止																																																																	
B: インバータ過熱予告	B: インバータ過熱予告																																																																	
C: 多機能アナログ入力選択	C: 多機能アナログ入力選択																																																																	
E: 速度制御積分リセット	E: 速度制御積分リセット																																																																	
F: 未使用	F: スループモード																																																																	
10: UP 指令	10: UP 指令																																																																	
11: DOWN 指令	11: DOWN 指令																																																																	
12: FJOG 指令	12: FJOG 指令																																																																	
13: RJOG 指令	13: RJOG 指令																																																																	
14: 異常リセット	14: 異常リセット																																																																	
15: 非常停止 (a 接点)	15: 非常停止 (a 接点)																																																																	
17: 非常停止 (b 接点)	17: 非常停止 (b 接点)																																																																	
18: タイマ機能入力	18: タイマ機能入力																																																																	
19: PID 制御キャンセル	19: PID 制御キャンセル																																																																	
1A: 加減速時間選択 2	1A: 加減速時間選択 2																																																																	
1B: パラメータ書き込み許可	1B: パラメータ書き込み許可																																																																	
1C: +スピード指令	44: オフセット周波数 1 加算																																																																	
1D: -スピード指令	45: オフセット周波数 2 加算																																																																	
端子 S2 の機能選択	—	—		H1-02*	41	<div>この設定で使用してください。</div>																																																												
端子 S3 の機能選択	H1-01	24		H1-03	24																																																													

(次ページへ続く)

(次ページへ続く)

パラメータ名称 ( は確認が必要な パラメータを示します。)		F7S			A1000		備考 ( は A1-02=6(PM 用 PG なしアドバンスド ベクトル制御)設定時の出荷時設定を示します。)																																																																																																			
		パラメータ No.	出荷時 設定	お客様 設定値	パラメータ No.	出荷時 設定																																																																																																				
多機能 接点入力	端子 S4 の機能選択	H1-02	14		H1-04	14	<div>(前ページより続き)</div> <table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>H1-01～H1-06</th><th>H1-01～H1-08</th></tr><tr><td>1E:アナログ周波数指令 サンプル/ホールド</td><td>1E:アナログ周波数指令 サンプル/ホールド</td></tr><tr><td>20:外部異常 (a 接点, 常時検出, 減速停止)</td><td>20:外部異常 (a 接点, 常時検出, 減速停止)</td></tr><tr><td>21:外部異常 (b 接点, 常時検出, 減速停止)</td><td>21:外部異常 (b 接点, 常時検出, 減速停止)</td></tr><tr><td>22:外部異常 (a 接点, 運転中検出, 減速停止)</td><td>22:外部異常 (a 接点, 運転中検出, 減速停止)</td></tr><tr><td>23:外部異常 (b 接点, 運転中検出, 減速停止)</td><td>23:外部異常 (b 接点, 運転中検出, 減速停止)</td></tr><tr><td>24:外部異常 (a 接点, 常時検出, フリーラン停止)</td><td>24:外部異常 (a 接点, 常時検出, フリーラン停止)</td></tr><tr><td>25:外部異常 (b 接点, 常時検出, フリーラン停止)</td><td>25:外部異常 (b 接点, 常時検出, フリーラン停止)</td></tr><tr><td>26:外部異常 (a 接点, 運転中検出, フリーラン停止)</td><td>26:外部異常 (a 接点, 運転中検出, フリーラン停止)</td></tr><tr><td>27:外部異常 (b 接点, 運転中検出, フリーラン停止)</td><td>27:外部異常 (b 接点, 運転中検出, フリーラン停止)</td></tr><tr><td>28:外部異常 (a 接点, 常時検出, 非常停止)</td><td>28:外部異常 (a 接点, 常時検出, 非常停止)</td></tr><tr><td>29:外部異常 (b 接点, 常時検出, 非常停止)</td><td>29:外部異常 (b 接点, 常時検出, 非常停止)</td></tr><tr><td>2A:外部異常 (a 接点, 運転中検出, 非常停止)</td><td>2A:外部異常 (a 接点, 運転中検出, 非常停止)</td></tr><tr><td>2B:外部異常 (b 接点, 運転中検出, 非常停止)</td><td>2B:外部異常 (b 接点, 運転中検出, 非常停止)</td></tr><tr><td>2C:外部異常 (a 接点, 常時検出, アラームのみ)</td><td>2C:外部異常 (a 接点, 常時検出, アラームのみ)</td></tr><tr><td>2D:外部異常 (b 接点, 常時検出, アラームのみ)</td><td>2D:外部異常 (b 接点, 常時検出, アラームのみ)</td></tr><tr><td>2E:外部異常 (a 接点, 運転中検出, アラームのみ)</td><td>2E:外部異常 (a 接点, 運転中検出, アラームのみ)</td></tr><tr><td>2F:外部異常 (b 接点, 運転中検出, アラームのみ)</td><td>2F:外部異常 (b 接点, 運転中検出, アラームのみ)</td></tr><tr><td>30:PID 制御積分リセット</td><td>30:PID 制御積分リセット</td></tr><tr><td>31:PID 制御積分ホールド</td><td>31:PID 制御積分ホールド</td></tr><tr><td>32:多段速指令 4</td><td>32:多段速指令 4</td></tr><tr><td>34:PID ソフトスタート入切</td><td>34:PID ソフトスタート入切</td></tr><tr><td>35:PID 入力特性切り替え</td><td>35:PID 入力特性切り替え</td></tr><tr><td>—</td><td>40:正転運転指令</td></tr><tr><td>—</td><td>41:逆転運転指令</td></tr><tr><td>—</td><td>42:運転指令</td></tr><tr><td>—</td><td>43:正転／逆転指令 2</td></tr><tr><td>—</td><td>46:オフセット周波数 3 加算</td></tr><tr><td>—</td><td>60:直流制動指令</td></tr><tr><td>61:外部サーチ指令 1</td><td>61:外部サーチ指令 1</td></tr><tr><td>62:外部サーチ指令 2</td><td>62:外部サーチ指令 2</td></tr><tr><td>—</td><td>65:KEB 指令 1(b 接点)</td></tr><tr><td>—</td><td>66:KEB 指令 1(a 接点)</td></tr><tr><td>67:伝送テストモード</td><td>67:通信テストモード</td></tr><tr><td>—</td><td>6A:Drive Enable</td></tr><tr><td>71:速度/トルク制御切替え</td><td>71:速度/トルク制御切替え</td></tr><tr><td>—</td><td>72:ゼロサーチ指令</td></tr><tr><td>—</td><td>75:UP2 指令</td></tr><tr><td>—</td><td>76DOWN2 指令</td></tr><tr><td>77:ASR 比例ゲイン切替え</td><td>77:ASR 比例ゲイン切替え</td></tr><tr><td>78:外部トルク指令の 極性反転指令</td><td>78:外部トルク指令の 極性反転指令</td></tr><tr><td>—</td><td>7A:KEB 指令 2(b 接点)</td></tr><tr><td>—</td><td>7B:KEB 指令 2(a 接点)</td></tr><tr><td>—</td><td>7C:短絡制動指令(a 接点)</td></tr><tr><td>—</td><td>7D:短絡制動指令(b 接点)</td></tr><tr><td>—</td><td>7E:検出回転方向</td></tr><tr><td>—</td><td>90～97:DriveWorksEZ 入力 1～8</td></tr><tr><td>—</td><td>9F:DriveWorksEZ 機能無効入力</td></tr></table>		F7S ⇒ A1000		H1-01～H1-06	H1-01～H1-08	1E:アナログ周波数指令 サンプル/ホールド	1E:アナログ周波数指令 サンプル/ホールド	20:外部異常 (a 接点, 常時検出, 減速停止)	20:外部異常 (a 接点, 常時検出, 減速停止)	21:外部異常 (b 接点, 常時検出, 減速停止)	21:外部異常 (b 接点, 常時検出, 減速停止)	22:外部異常 (a 接点, 運転中検出, 減速停止)	22:外部異常 (a 接点, 運転中検出, 減速停止)	23:外部異常 (b 接点, 運転中検出, 減速停止)	23:外部異常 (b 接点, 運転中検出, 減速停止)	24:外部異常 (a 接点, 常時検出, フリーラン停止)	24:外部異常 (a 接点, 常時検出, フリーラン停止)	25:外部異常 (b 接点, 常時検出, フリーラン停止)	25:外部異常 (b 接点, 常時検出, フリーラン停止)	26:外部異常 (a 接点, 運転中検出, フリーラン停止)	26:外部異常 (a 接点, 運転中検出, フリーラン停止)	27:外部異常 (b 接点, 運転中検出, フリーラン停止)	27:外部異常 (b 接点, 運転中検出, フリーラン停止)	28:外部異常 (a 接点, 常時検出, 非常停止)	28:外部異常 (a 接点, 常時検出, 非常停止)	29:外部異常 (b 接点, 常時検出, 非常停止)	29:外部異常 (b 接点, 常時検出, 非常停止)	2A:外部異常 (a 接点, 運転中検出, 非常停止)	2A:外部異常 (a 接点, 運転中検出, 非常停止)	2B:外部異常 (b 接点, 運転中検出, 非常停止)	2B:外部異常 (b 接点, 運転中検出, 非常停止)	2C:外部異常 (a 接点, 常時検出, アラームのみ)	2C:外部異常 (a 接点, 常時検出, アラームのみ)	2D:外部異常 (b 接点, 常時検出, アラームのみ)	2D:外部異常 (b 接点, 常時検出, アラームのみ)	2E:外部異常 (a 接点, 運転中検出, アラームのみ)	2E:外部異常 (a 接点, 運転中検出, アラームのみ)	2F:外部異常 (b 接点, 運転中検出, アラームのみ)	2F:外部異常 (b 接点, 運転中検出, アラームのみ)	30:PID 制御積分リセット	30:PID 制御積分リセット	31:PID 制御積分ホールド	31:PID 制御積分ホールド	32:多段速指令 4	32:多段速指令 4	34:PID ソフトスタート入切	34:PID ソフトスタート入切	35:PID 入力特性切り替え	35:PID 入力特性切り替え	—	40:正転運転指令	—	41:逆転運転指令	—	42:運転指令	—	43:正転／逆転指令 2	—	46:オフセット周波数 3 加算	—	60:直流制動指令	61:外部サーチ指令 1	61:外部サーチ指令 1	62:外部サーチ指令 2	62:外部サーチ指令 2	—	65:KEB 指令 1(b 接点)	—	66:KEB 指令 1(a 接点)	67:伝送テストモード	67:通信テストモード	—	6A:Drive Enable	71:速度/トルク制御切替え	71:速度/トルク制御切替え	—	72:ゼロサーチ指令	—	75:UP2 指令	—	76DOWN2 指令	77:ASR 比例ゲイン切替え	77:ASR 比例ゲイン切替え	78:外部トルク指令の 極性反転指令	78:外部トルク指令の 極性反転指令	—	7A:KEB 指令 2(b 接点)	—	7B:KEB 指令 2(a 接点)	—	7C:短絡制動指令(a 接点)	—	7D:短絡制動指令(b 接点)	—	7E:検出回転方向	—	90～97:DriveWorksEZ 入力 1～8	—	9F:DriveWorksEZ 機能無効入力
	F7S ⇒ A1000																																																																																																									
	H1-01～H1-06	H1-01～H1-08																																																																																																								
	1E:アナログ周波数指令 サンプル/ホールド	1E:アナログ周波数指令 サンプル/ホールド																																																																																																								
	20:外部異常 (a 接点, 常時検出, 減速停止)	20:外部異常 (a 接点, 常時検出, 減速停止)																																																																																																								
21:外部異常 (b 接点, 常時検出, 減速停止)	21:外部異常 (b 接点, 常時検出, 減速停止)																																																																																																									
22:外部異常 (a 接点, 運転中検出, 減速停止)	22:外部異常 (a 接点, 運転中検出, 減速停止)																																																																																																									
23:外部異常 (b 接点, 運転中検出, 減速停止)	23:外部異常 (b 接点, 運転中検出, 減速停止)																																																																																																									
24:外部異常 (a 接点, 常時検出, フリーラン停止)	24:外部異常 (a 接点, 常時検出, フリーラン停止)																																																																																																									
25:外部異常 (b 接点, 常時検出, フリーラン停止)	25:外部異常 (b 接点, 常時検出, フリーラン停止)																																																																																																									
26:外部異常 (a 接点, 運転中検出, フリーラン停止)	26:外部異常 (a 接点, 運転中検出, フリーラン停止)																																																																																																									
27:外部異常 (b 接点, 運転中検出, フリーラン停止)	27:外部異常 (b 接点, 運転中検出, フリーラン停止)																																																																																																									
28:外部異常 (a 接点, 常時検出, 非常停止)	28:外部異常 (a 接点, 常時検出, 非常停止)																																																																																																									
29:外部異常 (b 接点, 常時検出, 非常停止)	29:外部異常 (b 接点, 常時検出, 非常停止)																																																																																																									
2A:外部異常 (a 接点, 運転中検出, 非常停止)	2A:外部異常 (a 接点, 運転中検出, 非常停止)																																																																																																									
2B:外部異常 (b 接点, 運転中検出, 非常停止)	2B:外部異常 (b 接点, 運転中検出, 非常停止)																																																																																																									
2C:外部異常 (a 接点, 常時検出, アラームのみ)	2C:外部異常 (a 接点, 常時検出, アラームのみ)																																																																																																									
2D:外部異常 (b 接点, 常時検出, アラームのみ)	2D:外部異常 (b 接点, 常時検出, アラームのみ)																																																																																																									
2E:外部異常 (a 接点, 運転中検出, アラームのみ)	2E:外部異常 (a 接点, 運転中検出, アラームのみ)																																																																																																									
2F:外部異常 (b 接点, 運転中検出, アラームのみ)	2F:外部異常 (b 接点, 運転中検出, アラームのみ)																																																																																																									
30:PID 制御積分リセット	30:PID 制御積分リセット																																																																																																									
31:PID 制御積分ホールド	31:PID 制御積分ホールド																																																																																																									
32:多段速指令 4	32:多段速指令 4																																																																																																									
34:PID ソフトスタート入切	34:PID ソフトスタート入切																																																																																																									
35:PID 入力特性切り替え	35:PID 入力特性切り替え																																																																																																									
—	40:正転運転指令																																																																																																									
—	41:逆転運転指令																																																																																																									
—	42:運転指令																																																																																																									
—	43:正転／逆転指令 2																																																																																																									
—	46:オフセット周波数 3 加算																																																																																																									
—	60:直流制動指令																																																																																																									
61:外部サーチ指令 1	61:外部サーチ指令 1																																																																																																									
62:外部サーチ指令 2	62:外部サーチ指令 2																																																																																																									
—	65:KEB 指令 1(b 接点)																																																																																																									
—	66:KEB 指令 1(a 接点)																																																																																																									
67:伝送テストモード	67:通信テストモード																																																																																																									
—	6A:Drive Enable																																																																																																									
71:速度/トルク制御切替え	71:速度/トルク制御切替え																																																																																																									
—	72:ゼロサーチ指令																																																																																																									
—	75:UP2 指令																																																																																																									
—	76DOWN2 指令																																																																																																									
77:ASR 比例ゲイン切替え	77:ASR 比例ゲイン切替え																																																																																																									
78:外部トルク指令の 極性反転指令	78:外部トルク指令の 極性反転指令																																																																																																									
—	7A:KEB 指令 2(b 接点)																																																																																																									
—	7B:KEB 指令 2(a 接点)																																																																																																									
—	7C:短絡制動指令(a 接点)																																																																																																									
—	7D:短絡制動指令(b 接点)																																																																																																									
—	7E:検出回転方向																																																																																																									
—	90～97:DriveWorksEZ 入力 1～8																																																																																																									
—	9F:DriveWorksEZ 機能無効入力																																																																																																									
	端子 S5 の機能選択	H1-03	3(0)		H1-05	3(0)																																																																																																				
	端子 S6 の機能選択	H1-04	4(3)		H1-06	4(3)																																																																																																				
	端子 S7 の機能選択	H1-05	6(4)		H1-07	6(4)																																																																																																				
	端子 S8 の機能選択	H1-06	F		H1-08	8																																																																																																				

パラメータ名称 ( は確認が必要な パラメータを示します。)		F7S			A1000		備考 ( は A1-02=6 (PM 用 PG なしアドバンスド ベクトル制御) 設定時の出荷時設定を示します。)																																																																																																																							
		パラメータ No.	出荷時 設定	お客様 設定値	パラメータ No.	出荷時 設定																																																																																																																								
多機能 接点出力	端子 M1-M2 の機能選択	H2-01	0		H2-01	0	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>H2-01～H2-03</th><th>H2-01～H2-03</th></tr><tr><td>0: 運転中</td><td>0: 運転中</td></tr><tr><td>1: 零速</td><td>1: 零速</td></tr><tr><td>2: 速度一致 1</td><td>2: 周波数一致 1</td></tr><tr><td>3: 任意速度一致 1</td><td>3: 任意周波数一致 1</td></tr><tr><td>4: 速度検出 1</td><td>4: 周波数検出 1</td></tr><tr><td>5: 速度検出 2</td><td>5: 周波数検出 2 (L4-07=1 で使用)</td></tr><tr><td>6: インバータ運転準備完了</td><td>6: インバータ運転準備完了</td></tr><tr><td>7: 主回路低電圧検出中</td><td>7: 主回路低電圧検出中</td></tr><tr><td>8: ベースブロック中 (a 接点)</td><td>8: ベースブロック中 (a 接点)</td></tr><tr><td>9: 速度指令選択状態</td><td>9: 周波数指令選択状態</td></tr><tr><td>A: 運転指令状態</td><td>A: 運転指令状態</td></tr><tr><td>B: 過トルク/アンダトルク検出 1 (a 接点)</td><td>B: 過トルク/アンダトルク検出 1 (a 接点)</td></tr><tr><td>C: 速度指令喪失中</td><td>C: 周波数指令喪失中</td></tr><tr><td>D: 取付形制動抵抗不良</td><td>D: 取付形制動抵抗不良</td></tr><tr><td>E: 異常</td><td>E: 異常</td></tr><tr><td>F: 未使用</td><td>F: スループモード</td></tr><tr><td>10: 軽故障</td><td>10: 軽故障</td></tr><tr><td>11: 異常リセット中</td><td>11: 異常リセット中</td></tr><tr><td>12: タイマ機能出力</td><td>12: タイマ機能出力</td></tr><tr><td>13: 速度一致 2</td><td>13: 周波数一致 2</td></tr><tr><td>14: 任意速度一致 2</td><td>14: 任意周波数一致 2</td></tr><tr><td>15: 速度検出 3</td><td>15: 周波数検出 3</td></tr><tr><td>16: 速度検出 4</td><td>16: 周波数検出 4</td></tr><tr><td>17: 過トルク/アンダトルク検出 1 (b 接点)</td><td>17: 過トルク/アンダトルク検出 1 (b 接点)</td></tr><tr><td>18: 過トルク/アンダトルク検出 2 (a 接点)</td><td>18: 過トルク/アンダトルク検出 2 (a 接点)</td></tr><tr><td>19: 過トルク/アンダトルク検出 2 (b 接点)</td><td>19: 過トルク/アンダトルク検出 2 (b 接点)</td></tr><tr><td>1A: 逆転中</td><td>1A: 逆転中</td></tr><tr><td>1B: ベースブロック中 2</td><td>1B: ベースブロック中 2 (b 接点)</td></tr><tr><td>1D: 回生動作中</td><td>1D: 回生動作中</td></tr><tr><td>1E: 異常リトライ中</td><td>1E: 異常リトライ中</td></tr><tr><td>1F: モータ過負荷アラーム予告</td><td>1F: モータ過負荷アラーム予告</td></tr><tr><td>20: インバータ過熱アラーム予告</td><td>20: インバータ過熱アラーム予告</td></tr><tr><td>—</td><td>22: 機械劣化検出 (a 接点)</td></tr><tr><td>2F: メンテナンス時期</td><td>2F: メンテナンス時期</td></tr><tr><td>30: トルクリミット中</td><td>30: トルクリミット中</td></tr><tr><td>31: 速度リミット中</td><td>31: 速度リミット中</td></tr><tr><td>32: 速度制限回路動作中</td><td>32: 速度制限回路動作中</td></tr><tr><td>—</td><td>33: ゼロサーボ完了</td></tr><tr><td>37: 運転中 2</td><td>37: 周波数出力中</td></tr><tr><td>—</td><td>38: Drive Enable 中</td></tr><tr><td>39: 積算電力</td><td>39: 積算電力パルス出力</td></tr><tr><td>3A: ファン異常警報 (a 接点)</td><td>—</td></tr><tr><td>3B: ファン異常警報 (b 接点)</td><td>—</td></tr><tr><td>3C: 磁極検出完了</td><td>61: 磁極検出完了</td></tr><tr><td>—</td><td>3C: 運転モード</td></tr><tr><td>—</td><td>3D: 速度サーチ中</td></tr><tr><td>—</td><td>3E: PID フィードバック異常 (喪失中)</td></tr><tr><td>—</td><td>3F: PID フィードバック異常 (超過中)</td></tr><tr><td>—</td><td>4A: 瞬時停電時減速運転 動作中</td></tr><tr><td>—</td><td>4B: 短絡制動中</td></tr><tr><td>—</td><td>4C: 非常停止中</td></tr><tr><td>—</td><td>4D: oH フリアラーム積算時間オーバー</td></tr><tr><td>—</td><td>4E: rr 中</td></tr><tr><td>—</td><td>4F: rH 中</td></tr><tr><td>3D: 内部冷却ファン故障検出中</td><td>60: 内部冷却ファン故障検出中</td></tr><tr><td>—</td><td>90～92: DriveWorksEZ デジタル出力 1～3</td></tr><tr><td>—</td><td>100～192: 0～92 の反転出力</td></tr></table>		F7S ⇒ A1000		H2-01～H2-03	H2-01～H2-03	0: 運転中	0: 運転中	1: 零速	1: 零速	2: 速度一致 1	2: 周波数一致 1	3: 任意速度一致 1	3: 任意周波数一致 1	4: 速度検出 1	4: 周波数検出 1	5: 速度検出 2	5: 周波数検出 2 (L4-07=1 で使用)	6: インバータ運転準備完了	6: インバータ運転準備完了	7: 主回路低電圧検出中	7: 主回路低電圧検出中	8: ベースブロック中 (a 接点)	8: ベースブロック中 (a 接点)	9: 速度指令選択状態	9: 周波数指令選択状態	A: 運転指令状態	A: 運転指令状態	B: 過トルク/アンダトルク検出 1 (a 接点)	B: 過トルク/アンダトルク検出 1 (a 接点)	C: 速度指令喪失中	C: 周波数指令喪失中	D: 取付形制動抵抗不良	D: 取付形制動抵抗不良	E: 異常	E: 異常	F: 未使用	F: スループモード	10: 軽故障	10: 軽故障	11: 異常リセット中	11: 異常リセット中	12: タイマ機能出力	12: タイマ機能出力	13: 速度一致 2	13: 周波数一致 2	14: 任意速度一致 2	14: 任意周波数一致 2	15: 速度検出 3	15: 周波数検出 3	16: 速度検出 4	16: 周波数検出 4	17: 過トルク/アンダトルク検出 1 (b 接点)	17: 過トルク/アンダトルク検出 1 (b 接点)	18: 過トルク/アンダトルク検出 2 (a 接点)	18: 過トルク/アンダトルク検出 2 (a 接点)	19: 過トルク/アンダトルク検出 2 (b 接点)	19: 過トルク/アンダトルク検出 2 (b 接点)	1A: 逆転中	1A: 逆転中	1B: ベースブロック中 2	1B: ベースブロック中 2 (b 接点)	1D: 回生動作中	1D: 回生動作中	1E: 異常リトライ中	1E: 異常リトライ中	1F: モータ過負荷アラーム予告	1F: モータ過負荷アラーム予告	20: インバータ過熱アラーム予告	20: インバータ過熱アラーム予告	—	22: 機械劣化検出 (a 接点)	2F: メンテナンス時期	2F: メンテナンス時期	30: トルクリミット中	30: トルクリミット中	31: 速度リミット中	31: 速度リミット中	32: 速度制限回路動作中	32: 速度制限回路動作中	—	33: ゼロサーボ完了	37: 運転中 2	37: 周波数出力中	—	38: Drive Enable 中	39: 積算電力	39: 積算電力パルス出力	3A: ファン異常警報 (a 接点)	—	3B: ファン異常警報 (b 接点)	—	3C: 磁極検出完了	61: 磁極検出完了	—	3C: 運転モード	—	3D: 速度サーチ中	—	3E: PID フィードバック異常 (喪失中)	—	3F: PID フィードバック異常 (超過中)	—	4A: 瞬時停電時減速運転 動作中	—	4B: 短絡制動中	—	4C: 非常停止中	—	4D: oH フリアラーム積算時間オーバー	—	4E: rr 中	—	4F: rH 中	3D: 内部冷却ファン故障検出中	60: 内部冷却ファン故障検出中	—	90～92: DriveWorksEZ デジタル出力 1～3	—	100～192: 0～92 の反転出力
	F7S ⇒ A1000																																																																																																																													
	H2-01～H2-03	H2-01～H2-03																																																																																																																												
0: 運転中	0: 運転中																																																																																																																													
1: 零速	1: 零速																																																																																																																													
2: 速度一致 1	2: 周波数一致 1																																																																																																																													
3: 任意速度一致 1	3: 任意周波数一致 1																																																																																																																													
4: 速度検出 1	4: 周波数検出 1																																																																																																																													
5: 速度検出 2	5: 周波数検出 2 (L4-07=1 で使用)																																																																																																																													
6: インバータ運転準備完了	6: インバータ運転準備完了																																																																																																																													
7: 主回路低電圧検出中	7: 主回路低電圧検出中																																																																																																																													
8: ベースブロック中 (a 接点)	8: ベースブロック中 (a 接点)																																																																																																																													
9: 速度指令選択状態	9: 周波数指令選択状態																																																																																																																													
A: 運転指令状態	A: 運転指令状態																																																																																																																													
B: 過トルク/アンダトルク検出 1 (a 接点)	B: 過トルク/アンダトルク検出 1 (a 接点)																																																																																																																													
C: 速度指令喪失中	C: 周波数指令喪失中																																																																																																																													
D: 取付形制動抵抗不良	D: 取付形制動抵抗不良																																																																																																																													
E: 異常	E: 異常																																																																																																																													
F: 未使用	F: スループモード																																																																																																																													
10: 軽故障	10: 軽故障																																																																																																																													
11: 異常リセット中	11: 異常リセット中																																																																																																																													
12: タイマ機能出力	12: タイマ機能出力																																																																																																																													
13: 速度一致 2	13: 周波数一致 2																																																																																																																													
14: 任意速度一致 2	14: 任意周波数一致 2																																																																																																																													
15: 速度検出 3	15: 周波数検出 3																																																																																																																													
16: 速度検出 4	16: 周波数検出 4																																																																																																																													
17: 過トルク/アンダトルク検出 1 (b 接点)	17: 過トルク/アンダトルク検出 1 (b 接点)																																																																																																																													
18: 過トルク/アンダトルク検出 2 (a 接点)	18: 過トルク/アンダトルク検出 2 (a 接点)																																																																																																																													
19: 過トルク/アンダトルク検出 2 (b 接点)	19: 過トルク/アンダトルク検出 2 (b 接点)																																																																																																																													
1A: 逆転中	1A: 逆転中																																																																																																																													
1B: ベースブロック中 2	1B: ベースブロック中 2 (b 接点)																																																																																																																													
1D: 回生動作中	1D: 回生動作中																																																																																																																													
1E: 異常リトライ中	1E: 異常リトライ中																																																																																																																													
1F: モータ過負荷アラーム予告	1F: モータ過負荷アラーム予告																																																																																																																													
20: インバータ過熱アラーム予告	20: インバータ過熱アラーム予告																																																																																																																													
—	22: 機械劣化検出 (a 接点)																																																																																																																													
2F: メンテナンス時期	2F: メンテナンス時期																																																																																																																													
30: トルクリミット中	30: トルクリミット中																																																																																																																													
31: 速度リミット中	31: 速度リミット中																																																																																																																													
32: 速度制限回路動作中	32: 速度制限回路動作中																																																																																																																													
—	33: ゼロサーボ完了																																																																																																																													
37: 運転中 2	37: 周波数出力中																																																																																																																													
—	38: Drive Enable 中																																																																																																																													
39: 積算電力	39: 積算電力パルス出力																																																																																																																													
3A: ファン異常警報 (a 接点)	—																																																																																																																													
3B: ファン異常警報 (b 接点)	—																																																																																																																													
3C: 磁極検出完了	61: 磁極検出完了																																																																																																																													
—	3C: 運転モード																																																																																																																													
—	3D: 速度サーチ中																																																																																																																													
—	3E: PID フィードバック異常 (喪失中)																																																																																																																													
—	3F: PID フィードバック異常 (超過中)																																																																																																																													
—	4A: 瞬時停電時減速運転 動作中																																																																																																																													
—	4B: 短絡制動中																																																																																																																													
—	4C: 非常停止中																																																																																																																													
—	4D: oH フリアラーム積算時間オーバー																																																																																																																													
—	4E: rr 中																																																																																																																													
—	4F: rH 中																																																																																																																													
3D: 内部冷却ファン故障検出中	60: 内部冷却ファン故障検出中																																																																																																																													
—	90～92: DriveWorksEZ デジタル出力 1～3																																																																																																																													
—	100～192: 0～92 の反転出力																																																																																																																													
	端子 P1 の機能選択	H2-02	1		H2-02	1																																																																																																																								
	端子 P2 の機能選択	H2-03	2		H2-03	2																																																																																																																								

パラメータ名称 (<div><div></div></div> は確認が必要な パラメータを示します。)		F7S			A1000		備考 (<div><div></div></div> は A1-02=6 (PM 用 PG なしアドバンスド ベクトル制御) 設定時の出荷時設定を示します。)																																																					
		パラメータ No.	出荷時 設定	お客様 設定値	パラメータ No.	出荷時 設定																																																						
多機能 接点出力	積算電力パルス出力 単位選択	H2-06	0		H2-06	0	H2-□□=39 を選択した時有効 <table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>H2-06</th><th>H2-06</th></tr><tr><td>0: 0.1kWh</td><td>0: 0.1kWh</td></tr><tr><td>1: 1kWh</td><td>1: 1kWh</td></tr><tr><td>2: 10kWh</td><td>2: 10kWh</td></tr><tr><td>3: 100kWh</td><td>3: 100kWh</td></tr><tr><td>4: 1000kWh</td><td>4: 1000kWh</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		H2-06	H2-06	0: 0.1kWh	0: 0.1kWh	1: 1kWh	1: 1kWh	2: 10kWh	2: 10kWh	3: 100kWh	3: 100kWh	4: 1000kWh	4: 1000kWh																																							
	F7S ⇒ A1000																																																											
H2-06	H2-06																																																											
0: 0.1kWh	0: 0.1kWh																																																											
1: 1kWh	1: 1kWh																																																											
2: 10kWh	2: 10kWh																																																											
3: 100kWh	3: 100kWh																																																											
4: 1000kWh	4: 1000kWh																																																											
アナログ入力	速度指令端子 A1 信号レベル選択	H3-01	0		H3-01	0	A1000 の端子 A1 は多機能アナログ入力 <table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>H3-01</th><th>H3-01</th></tr><tr><td>0: 0 ~ +10V</td><td>0: 0 ~ +10V</td></tr><tr><td>1: -10 ~ 10V</td><td>1: 0 ~ ±10V</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		H3-01	H3-01	0: 0 ~ +10V	0: 0 ~ +10V	1: -10 ~ 10V	1: 0 ~ ±10V																																													
	F7S ⇒ A1000																																																											
	H3-01	H3-01																																																										
	0: 0 ~ +10V	0: 0 ~ +10V																																																										
	1: -10 ~ 10V	1: 0 ~ ±10V																																																										
	多機能アナログ入力 端子 A1 機能選択	—	—		H3-02	0	A1000 パラメータ H3-02=0 に設定してください。																																																					
速度指令端子 A1 入力ゲイン	H3-02	100.0%		H3-03	100.0%																																																							
速度指令端子 A1 入力バイアス	H3-03	0.0%		H3-04	0.0%																																																							
多機能アナログ入力 端子 A3 信号レベル選択	H3-04	0		H3-05	0	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>H3-04</th><th>H3-05</th></tr><tr><td>0: 0 ~ +10V</td><td>0: 0 ~ +10V</td></tr><tr><td>1: -10 ~ 10V</td><td>1: 0 ~ ±10V</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		H3-04	H3-05	0: 0 ~ +10V	0: 0 ~ +10V	1: -10 ~ 10V	1: 0 ~ ±10V																																														
F7S ⇒ A1000																																																												
H3-04	H3-05																																																											
0: 0 ~ +10V	0: 0 ~ +10V																																																											
1: -10 ~ 10V	1: 0 ~ ±10V																																																											
多機能アナログ入力 端子 A3 機能選択	H3-05	1F		H3-06	2	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>H3-05, H3-09</th><th>H3-06, H3-10</th></tr><tr><td>0: 端子 A1 と加算</td><td>0: 主速周波数指令</td></tr><tr><td>1: 速度ゲイン</td><td>1: 周波数ゲイン</td></tr><tr><td>2: 補助速度指令</td><td>2: 補助周波数指令</td></tr><tr><td>—</td><td>3: 3 速目アナログ周波数指令</td></tr><tr><td>—</td><td>4: 出力電圧バイアス</td></tr><tr><td>5: 加減速時間ゲイン</td><td>5: 加減速時間ゲイン</td></tr><tr><td>—</td><td>6: 直流制動電流</td></tr><tr><td>7: 過トルク／アンダトルク 検出レベル</td><td>7: 過トルク／アンダトルク 検出レベル</td></tr><tr><td>—</td><td>8: 運転中ストール防止レベル</td></tr><tr><td>9: 速度指令下限レベル</td><td>9: 出力周波数下限レベル</td></tr><tr><td>A: ジャンプ速度</td><td>設定不要です</td></tr><tr><td>B: PID フィードバック</td><td>B: PID フィードバック</td></tr><tr><td>C: PID 目標値</td><td>C: PID 目標値</td></tr><tr><td>D: 速度バイアス</td><td>D: 周波数バイアス</td></tr><tr><td>E: モータ温度入力</td><td>E: モータ温度入力</td></tr><tr><td>F: スルーモード</td><td>F: 未使用 (スルーモード)</td></tr><tr><td>10: 正側トルクリミット</td><td>10: 正側トルクリミット</td></tr><tr><td>11: 負側トルクリミット</td><td>11: 負側トルクリミット</td></tr><tr><td>12: 回生域トルクリミット</td><td>12: 回生域トルクリミット</td></tr><tr><td>13: トルク指令／速度 制限時トルクリミット</td><td>13: トルク指令／速度 制限時トルクリミット</td></tr><tr><td>14: トルク補償</td><td>14: トルク補償</td></tr><tr><td>15: 正／負両側トルクリミット</td><td>15: 正／負両側トルクリミット</td></tr><tr><td>—</td><td>16: PID 差動フィードバック</td></tr><tr><td>1F: アナログ入力使用しない</td><td>1F: 未使用 (スルーモード)</td></tr><tr><td>—</td><td>30 ~ 32: DriveWorksEZ 用 アナログ入力 1 ~ 3</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		H3-05, H3-09	H3-06, H3-10	0: 端子 A1 と加算	0: 主速周波数指令	1: 速度ゲイン	1: 周波数ゲイン	2: 補助速度指令	2: 補助周波数指令	—	3: 3 速目アナログ周波数指令	—	4: 出力電圧バイアス	5: 加減速時間ゲイン	5: 加減速時間ゲイン	—	6: 直流制動電流	7: 過トルク／アンダトルク 検出レベル	7: 過トルク／アンダトルク 検出レベル	—	8: 運転中ストール防止レベル	9: 速度指令下限レベル	9: 出力周波数下限レベル	A: ジャンプ速度	設定不要です	B: PID フィードバック	B: PID フィードバック	C: PID 目標値	C: PID 目標値	D: 速度バイアス	D: 周波数バイアス	E: モータ温度入力	E: モータ温度入力	F: スルーモード	F: 未使用 (スルーモード)	10: 正側トルクリミット	10: 正側トルクリミット	11: 負側トルクリミット	11: 負側トルクリミット	12: 回生域トルクリミット	12: 回生域トルクリミット	13: トルク指令／速度 制限時トルクリミット	13: トルク指令／速度 制限時トルクリミット	14: トルク補償	14: トルク補償	15: 正／負両側トルクリミット	15: 正／負両側トルクリミット	—	16: PID 差動フィードバック	1F: アナログ入力使用しない	1F: 未使用 (スルーモード)	—	30 ~ 32: DriveWorksEZ 用 アナログ入力 1 ~ 3
F7S ⇒ A1000																																																												
H3-05, H3-09	H3-06, H3-10																																																											
0: 端子 A1 と加算	0: 主速周波数指令																																																											
1: 速度ゲイン	1: 周波数ゲイン																																																											
2: 補助速度指令	2: 補助周波数指令																																																											
—	3: 3 速目アナログ周波数指令																																																											
—	4: 出力電圧バイアス																																																											
5: 加減速時間ゲイン	5: 加減速時間ゲイン																																																											
—	6: 直流制動電流																																																											
7: 過トルク／アンダトルク 検出レベル	7: 過トルク／アンダトルク 検出レベル																																																											
—	8: 運転中ストール防止レベル																																																											
9: 速度指令下限レベル	9: 出力周波数下限レベル																																																											
A: ジャンプ速度	設定不要です																																																											
B: PID フィードバック	B: PID フィードバック																																																											
C: PID 目標値	C: PID 目標値																																																											
D: 速度バイアス	D: 周波数バイアス																																																											
E: モータ温度入力	E: モータ温度入力																																																											
F: スルーモード	F: 未使用 (スルーモード)																																																											
10: 正側トルクリミット	10: 正側トルクリミット																																																											
11: 負側トルクリミット	11: 負側トルクリミット																																																											
12: 回生域トルクリミット	12: 回生域トルクリミット																																																											
13: トルク指令／速度 制限時トルクリミット	13: トルク指令／速度 制限時トルクリミット																																																											
14: トルク補償	14: トルク補償																																																											
15: 正／負両側トルクリミット	15: 正／負両側トルクリミット																																																											
—	16: PID 差動フィードバック																																																											
1F: アナログ入力使用しない	1F: 未使用 (スルーモード)																																																											
—	30 ~ 32: DriveWorksEZ 用 アナログ入力 1 ~ 3																																																											

パラメータ名称 (<div><div></div></div> は確認が必要な パラメータを示します。)		F7S			A1000		備考 (<div><div></div></div> は A1-02=6 (PM 用 PG なしアドバンスド ベクトル制御) 設定時の出荷時設定を示します。)																	
		パラメータ No.	出荷時 設定	お客様 設定値	パラメータ No.	出荷時 設定																		
アナログ入力	多機能アナログ入力 端子 A3 入力ゲイン	H3-06	100.0%		H3-07	100.0%																		
	多機能アナログ入力 端子 A3 入力バイアス	H3-07	0.0%		H3-08	0.0%																		
	多機能アナログ入力 端子 A2 信号レベル選択	H3-08	2		H3-09	2	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>H3-08</th><th>H3-09</th></tr><tr><td>0: 0～10V</td><td>0: 0～+10V (下限リミットあり)</td></tr><tr><td>1: -10～10V</td><td>1: 0～+10V (下限リミットなし)</td></tr><tr><td>2: 4～20mA</td><td>2: 4～20mA</td></tr><tr><td></td><td>3: 0～20mA</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		H3-08	H3-09	0: 0～10V	0: 0～+10V (下限リミットあり)	1: -10～10V	1: 0～+10V (下限リミットなし)	2: 4～20mA	2: 4～20mA		3: 0～20mA					
	F7S ⇒ A1000																							
	H3-08	H3-09																						
	0: 0～10V	0: 0～+10V (下限リミットあり)																						
	1: -10～10V	1: 0～+10V (下限リミットなし)																						
	2: 4～20mA	2: 4～20mA																						
		3: 0～20mA																						
	多機能アナログ入力 端子 A2 機能選択	H3-09	0*		H3-10	0*	* A1000 の H3-06 備考欄を参照																	
多機能アナログ入力 端子 A2 入力ゲイン	H3-10	100.0%		H3-11	100.0%																			
多機能アナログ入力 端子 A2 入力バイアス	H3-11	0.0%		H3-12	0.0%																			
アナログ入力のフィル タ時定数	H3-12	0.03sec		H3-13	0.03sec																			
端子 A1／A2 切り替え	H3-13	0		H3-02 H3-10 H3-06	0 0 2	<table><tr><th colspan="6">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>H3-09</th><th>H3-05</th><th>H3-13</th><th>H3-02</th><th>H3-10</th><th>H3-06</th></tr><tr><td>2</td><td>≠0 ≠2</td><td>0 1</td><td>0 2</td><td>2 0</td><td>F7S の H3-05 設定値</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000						H3-09	H3-05	H3-13	H3-02	H3-10	H3-06	2	≠0 ≠2	0 1	0 2	2 0	F7S の H3-05 設定値
F7S ⇒ A1000																								
H3-09	H3-05	H3-13	H3-02	H3-10	H3-06																			
2	≠0 ≠2	0 1	0 2	2 0	F7S の H3-05 設定値																			
アナログ入力端子 有効／無効選択	—	—		H3-14	7	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>—</th><th>H3-14</th></tr><tr><td rowspan="7">—</td><td>1: A1端子のみ有効</td></tr><tr><td>2: A2端子のみ有効</td></tr><tr><td>3: A1, A2端子のみ有効</td></tr><tr><td>4: A3 端子のみ有効</td></tr><tr><td>5: A1, A3 端子のみ有効</td></tr><tr><td>6: A2, A3端子のみ有効</td></tr><tr><td>7: 全て有効</td></tr></table> H3-□□=C (PID 目標値) の時、A1～A3 端子の 有効／無効を選択	F7S ⇒ A1000		—	H3-14	—	1: A1端子のみ有効	2: A2端子のみ有効	3: A1, A2端子のみ有効	4: A3 端子のみ有効	5: A1, A3 端子のみ有効	6: A2, A3端子のみ有効	7: 全て有効						
F7S ⇒ A1000																								
—	H3-14																							
—	1: A1端子のみ有効																							
	2: A2端子のみ有効																							
	3: A1, A2端子のみ有効																							
	4: A3 端子のみ有効																							
	5: A1, A3 端子のみ有効																							
	6: A2, A3端子のみ有効																							
	7: 全て有効																							
多機能 アナログ出力	多機能アナログ出力 1 端子 FM モニタ選択	H4-01	5*		H4-01	102*	F7S と同じ設定にするには、A1000 パラメータ H4-01=105 に設定してください。 * F4-01 備考欄を参照																	
	多機能アナログ出力 1 端子 FM ゲイン	H4-02	1.00		H4-02	100.0%	設定単位が異なります。 F7S パラメータ“H4-02”×100 で設定してください。																	
	多機能アナログ出力 1 端子 FM バイアス	H4-03	0.0%		H4-03	0.0%																		
	多機能アナログ出力 2 端子 AM モニタ選択	H4-04	3*		H4-04	103*	* F4-01 備考欄を参照 出荷時設定は出力電流モニタとなっています。																	
	多機能アナログ出力 2 端子 AM ゲイン	H4-05	0.50		H4-05	50.0%	設定単位が異なります。 F7S パラメータ“H4-05”×100 で設定してください。																	
	多機能アナログ出力 2 端子 AM バイアス	H4-06	0.0%		H4-06	0.0%																		
	多機能アナログ出力 1 信号レベル選択	H4-07	0		H4-07	0	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>H4-07</th><th>H4-07</th></tr><tr><td>0: 0～+10V 出力</td><td>0: 0～+10VDC 出力</td></tr><tr><td>1: -10～10V 出力</td><td>1: 0～±10VDC 出力</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		H4-07	H4-07	0: 0～+10V 出力	0: 0～+10VDC 出力	1: -10～10V 出力	1: 0～±10VDC 出力									
F7S ⇒ A1000																								
H4-07	H4-07																							
0: 0～+10V 出力	0: 0～+10VDC 出力																							
1: -10～10V 出力	1: 0～±10VDC 出力																							

パラメータ名称 (<div><div></div>は確認が必要な パラメータを示します。)</div>		F7S			A1000		備考 (<div><div></div>は A1-02=6 (PM 用 PG なしアドバンスド ベクトル制御) 設定時の出荷時設定を示します。)</div>																						
		パラメータ No.	出荷時 設定	お客様 設定値	パラメータ No.	出荷時 設定																							
アナログ出力 多機能	多機能アナログ出力 2 信号レベル選択	H4-08	0		H4-08	0	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>H4-08</th><th>H4-08</th></tr><tr><td>0: 0~+10V 出力</td><td>0: 0~+10VDC 出力</td></tr><tr><td>1: -10~10V 出力</td><td>1: 0~±10VDC 出力</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		H4-08	H4-08	0: 0~+10V 出力	0: 0~+10VDC 出力	1: -10~10V 出力	1: 0~±10VDC 出力														
	F7S ⇒ A1000																												
H4-08	H4-08																												
0: 0~+10V 出力	0: 0~+10VDC 出力																												
1: -10~10V 出力	1: 0~±10VDC 出力																												
MEMO BUS 通信	スレーブアドレス	H5-01	1F		H5-01	1F																							
	伝送速度の選択	H5-02	3		H5-02	3	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>H5-02</th><th>H5-02</th></tr><tr><td>0: 1200 bps</td><td>0: 1200 bps</td></tr><tr><td>1: 2400 bps</td><td>1: 2400 bps</td></tr><tr><td>2: 4800 bps</td><td>2: 4800 bps</td></tr><tr><td>3: 9600 bps</td><td>3: 9600 bps</td></tr><tr><td>4: 19200 bps</td><td>4: 19200 bps</td></tr><tr><td></td><td>5: 38400 bps</td></tr><tr><td></td><td>6: 57600 bps</td></tr><tr><td></td><td>7: 76800 bps</td></tr><tr><td></td><td>8: 115200 bps</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		H5-02	H5-02	0: 1200 bps	0: 1200 bps	1: 2400 bps	1: 2400 bps	2: 4800 bps	2: 4800 bps	3: 9600 bps	3: 9600 bps	4: 19200 bps	4: 19200 bps		5: 38400 bps		6: 57600 bps		7: 76800 bps		8: 115200 bps
	F7S ⇒ A1000																												
	H5-02	H5-02																											
	0: 1200 bps	0: 1200 bps																											
	1: 2400 bps	1: 2400 bps																											
	2: 4800 bps	2: 4800 bps																											
3: 9600 bps	3: 9600 bps																												
4: 19200 bps	4: 19200 bps																												
	5: 38400 bps																												
	6: 57600 bps																												
	7: 76800 bps																												
	8: 115200 bps																												
伝送パリティの選択	H5-03	0		H5-03	0	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>H5-03</th><th>H5-03</th></tr><tr><td>0: パリティ無効</td><td>0: パリティ無効</td></tr><tr><td>1: 偶数パリティ</td><td>1: 偶数パリティ</td></tr><tr><td>2: 奇数パリティ</td><td>2: 奇数パリティ</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		H5-03	H5-03	0: パリティ無効	0: パリティ無効	1: 偶数パリティ	1: 偶数パリティ	2: 奇数パリティ	2: 奇数パリティ													
F7S ⇒ A1000																													
H5-03	H5-03																												
0: パリティ無効	0: パリティ無効																												
1: 偶数パリティ	1: 偶数パリティ																												
2: 奇数パリティ	2: 奇数パリティ																												
伝送エラー検出時の 動作選択	H5-04	3		H5-04	3	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>H5-04</th><th>H5-04</th></tr><tr><td>0: 減速停止</td><td>0: 減速停止</td></tr><tr><td>1: フリーラン停止</td><td>1: フリーラン停止</td></tr><tr><td>2: 非常停止</td><td>2: 非常停止</td></tr><tr><td>3: 運転継続</td><td>3: 運転継続</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		H5-04	H5-04	0: 減速停止	0: 減速停止	1: フリーラン停止	1: フリーラン停止	2: 非常停止	2: 非常停止	3: 運転継続	3: 運転継続											
F7S ⇒ A1000																													
H5-04	H5-04																												
0: 減速停止	0: 減速停止																												
1: フリーラン停止	1: フリーラン停止																												
2: 非常停止	2: 非常停止																												
3: 運転継続	3: 運転継続																												
伝送エラー検出選択 [A1000: CE 検出選択]	H5-05	1		H5-05	1	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>H5-05</th><th>H5-05</th></tr><tr><td>0: 無効</td><td>0: 無効</td></tr><tr><td>1: 有効</td><td>1: 有効</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		H5-05	H5-05	0: 無効	0: 無効	1: 有効	1: 有効															
F7S ⇒ A1000																													
H5-05	H5-05																												
0: 無効	0: 無効																												
1: 有効	1: 有効																												
送信待ち時間	H5-06	5ms		H5-06	5ms																								
RTS 制御あり／なし	H5-07	1		H5-07	1	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>H5-07</th><th>H5-07</th></tr><tr><td>0: 無効 (RTS は常に on)</td><td>0: 無効 (RTS は常に on)</td></tr><tr><td>1: 有効 (RTS は送信時のみ on)</td><td>1: 有効 (RTS は送信時のみ on)</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		H5-07	H5-07	0: 無効 (RTS は常に on)	0: 無効 (RTS は常に on)	1: 有効 (RTS は送信時のみ on)	1: 有効 (RTS は送信時のみ on)															
F7S ⇒ A1000																													
H5-07	H5-07																												
0: 無効 (RTS は常に on)	0: 無効 (RTS は常に on)																												
1: 有効 (RTS は送信時のみ on)	1: 有効 (RTS は送信時のみ on)																												
パルス列入出力	パルス列入力機能選 択	H6-01	0		H6-01	0	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>H6-01</th><th>H6-01</th></tr><tr><td>0: 周波数指令</td><td>0: 周波数指令</td></tr><tr><td>1: PID フィードバック値</td><td>1: PID フィードバック値</td></tr><tr><td>2: PID 目標値</td><td>2: PID 目標値</td></tr><tr><td></td><td>3: 速度検出値</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		H6-01	H6-01	0: 周波数指令	0: 周波数指令	1: PID フィードバック値	1: PID フィードバック値	2: PID 目標値	2: PID 目標値		3: 速度検出値										
	F7S ⇒ A1000																												
H6-01	H6-01																												
0: 周波数指令	0: 周波数指令																												
1: PID フィードバック値	1: PID フィードバック値																												
2: PID 目標値	2: PID 目標値																												
	3: 速度検出値																												
	パルス列入力カスケ ーリング	H6-02	1440Hz		H6-02	1440Hz																							



パラメータ名称 (<div><div></div></div> は確認が必要な パラメータを示します。)		F7S			A1000		備考 (<div><div></div></div> は A1-02=6 (PM 用 PG なしアドバンスド ベクトル制御) 設定時の出荷時設定を示します。)																		
		パラメータ No.	出荷時 設定	お客様 設定値	パラメータ No.	出荷時 設定																			
パルス列入出力	パルス列入力ゲイン	H6-03	100.0%		H6-03	100.0%																			
	パルス列入力バイアス	H6-04	0.0%		H6-04	0.0%																			
	パルス列入力フィルタ 時間	H6-05	0.10sec		H6-05	0.10sec																			
	パルス列モニタ選択	H6-06	2		H6-06	102	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>H6-06</th><th>H6-06</th></tr><tr><td>01:速度指令</td><td>101:周波数指令</td></tr><tr><td>02:出力周波数</td><td>102:出力周波数</td></tr><tr><td>05:モータ速度</td><td>105:モータ速度</td></tr><tr><td>20:ソフトスタート後の 速度指令</td><td>116:ソフトスタート後の 出力周波数</td></tr><tr><td>24:PID フィードバック量</td><td>501:PID フィードバック量</td></tr><tr><td>36:PID 入力量</td><td>502:PID 入力量</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		H6-06	H6-06	01:速度指令	101:周波数指令	02:出力周波数	102:出力周波数	05:モータ速度	105:モータ速度	20:ソフトスタート後の 速度指令	116:ソフトスタート後の 出力周波数	24:PID フィードバック量	501:PID フィードバック量	36:PID 入力量	502:PID 入力量		
	F7S ⇒ A1000																								
H6-06	H6-06																								
01:速度指令	101:周波数指令																								
02:出力周波数	102:出力周波数																								
05:モータ速度	105:モータ速度																								
20:ソフトスタート後の 速度指令	116:ソフトスタート後の 出力周波数																								
24:PID フィードバック量	501:PID フィードバック量																								
36:PID 入力量	502:PID 入力量																								
パルス列モニタスケー リング	H6-07	1440Hz		H6-07	1440Hz																				
モータ保護機能	モータ保護機能選択	L1-01	4		L1-01	4*	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>L1-01</th><th>L1-01</th></tr><tr><td>0:無効</td><td>0:無効</td></tr><tr><td>—</td><td>1:汎用モータの保護</td></tr><tr><td>—</td><td>2:インバータ専用モータの保護</td></tr><tr><td>—</td><td>3:ベクトル専用モータの保護</td></tr><tr><td>4:通減トルク PM モータ</td><td>4:PM モータ(通減トルク用)の保護</td></tr><tr><td>5:定トルク PM モータ</td><td>5:PM モータ(定トルク用)の保護</td></tr><tr><td>6:安全増防爆形 PM モータ</td><td>—</td></tr></table> <p>* 制御モードにより異なります。</p>	F7S ⇒ A1000		L1-01	L1-01	0:無効	0:無効	—	1:汎用モータの保護	—	2:インバータ専用モータの保護	—	3:ベクトル専用モータの保護	4:通減トルク PM モータ	4:PM モータ(通減トルク用)の保護	5:定トルク PM モータ	5:PM モータ(定トルク用)の保護	6:安全増防爆形 PM モータ	—
	F7S ⇒ A1000																								
L1-01	L1-01																								
0:無効	0:無効																								
—	1:汎用モータの保護																								
—	2:インバータ専用モータの保護																								
—	3:ベクトル専用モータの保護																								
4:通減トルク PM モータ	4:PM モータ(通減トルク用)の保護																								
5:定トルク PM モータ	5:PM モータ(定トルク用)の保護																								
6:安全増防爆形 PM モータ	—																								
モータ保護動作時間	L1-02	1.0min		L1-02	1.0min																				
瞬時停電処理	瞬時停電動作選択	L2-01	0		L2-01	0	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>L2-01</th><th>L2-01</th></tr><tr><td>0:無効</td><td>0:無効</td></tr><tr><td>1:有効</td><td>1:有効</td></tr><tr><td>2:CPU 動作中有効</td><td>2:CPU 動作中有効</td></tr><tr><td>3:KEB 動作</td><td>3:KEB 動作</td></tr><tr><td>4:CPU 動作中 KEB 動作</td><td>4:CPU 動作中 KEB 有効</td></tr><tr><td></td><td>5:瞬停検出時 KEB 減速停止</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		L2-01	L2-01	0:無効	0:無効	1:有効	1:有効	2:CPU 動作中有効	2:CPU 動作中有効	3:KEB 動作	3:KEB 動作	4:CPU 動作中 KEB 動作	4:CPU 動作中 KEB 有効		5:瞬停検出時 KEB 減速停止		
	F7S ⇒ A1000																								
	L2-01	L2-01																							
	0:無効	0:無効																							
	1:有効	1:有効																							
2:CPU 動作中有効	2:CPU 動作中有効																								
3:KEB 動作	3:KEB 動作																								
4:CPU 動作中 KEB 動作	4:CPU 動作中 KEB 有効																								
	5:瞬停検出時 KEB 減速停止																								
瞬時停電補償時間	L2-02	*		L2-02	*	* インバータ容量により異なります。																			
最小ベースブロック時 間	L2-03	*		L2-03	*	* インバータ容量により異なります。																			
主回路低電圧検出レ ベル	L2-05	190V		L2-05	190V	400 級では 380V (ただし E1-01<400 に設定した場合 350V:A1000)																			
KEB 減速時間	L2-06	30.0sec		L2-06	0.00sec	KEB 中の減速時間を設定します。																			
過電圧制御機能	過電圧抑制機能選択	L3-11	1		L3-11	0*	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>L3-11</th><th>L3-11</th></tr><tr><td>0:無効</td><td>0:無効</td></tr><tr><td>1:有効</td><td>1:有効</td></tr></table> <p>* F7S と同じ値に設定してください。</p>	F7S ⇒ A1000		L3-11	L3-11	0:無効	0:無効	1:有効	1:有効										
F7S ⇒ A1000																									
L3-11	L3-11																								
0:無効	0:無効																								
1:有効	1:有効																								

パラメータ名称 (<div><div></div>は確認が必要な パラメータを示します。)</div>		F7S			A1000		備考 (<div><div></div>は A1-02=6 (PM 用 PG なしアドバンスド ベクトル制御) 設定時の出荷時設定を示します。)</div>																						
		パラメータ No.	出荷時 設定	お客様 設定値	パラメータ No.	出荷時 設定																							
速度検出	速度検出レベル	L4-01	0.0%		L4-01	0.0% *	* 制御モードにより単位が異なります。																						
	速度検出幅	L4-02	4.0%		L4-02	4.0% *																							
	速度検出レベル (+／－片側検出)	L4-03	0.0%		L4-03	0.0% *																							
	速度検出幅 (+／－片側検出)	L4-04	4.0%		L4-04	4.0% *																							
	速度指令喪失時の動作選択	L4-05	0		L4-05	0	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>L4-05</th><th>L4-05</th></tr><tr><td>0: 停止</td><td>0: 停止</td></tr><tr><td>1: 80%速度運転継続</td><td>1: L4-06 の設定に従い 速度運転継続</td></tr></table> <p>A1000 パラメータ L4-06 (周波数指令喪失時の周波数指令) 設定範囲: 0～100%, 出荷時設定: 80%</p>	F7S ⇒ A1000		L4-05	L4-05	0: 停止	0: 停止	1: 80%速度運転継続	1: L4-06 の設定に従い 速度運転継続														
F7S ⇒ A1000																													
L4-05	L4-05																												
0: 停止	0: 停止																												
1: 80%速度運転継続	1: L4-06 の設定に従い 速度運転継続																												
異常リトライ	異常リトライ回数	L5-01	0 回		L5-01	0 回																							
	異常リトライ中の異常 接点動作選択	L5-02	0		L5-02	0	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>L5-02</th><th>L5-02</th></tr><tr><td>0: 出力しない</td><td>0: 出力しない</td></tr><tr><td>1: 出力する</td><td>1: 出力する</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		L5-02	L5-02	0: 出力しない	0: 出力しない	1: 出力する	1: 出力する														
F7S ⇒ A1000																													
L5-02	L5-02																												
0: 出力しない	0: 出力しない																												
1: 出力する	1: 出力する																												
過トルク検出	過トルク／アンダトルク 検出動作選択 1	L6-01	0		L6-01	0	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>L6-01, L6-04</th><th>L6-01, L6-04</th></tr><tr><td>0: 無効</td><td>0: 無効</td></tr><tr><td>1: 速度一致中のみ過トルク検出, 運転継続</td><td>1: 速度一致中のみ過トルク検出, 運転継続</td></tr><tr><td>2: 運転中常時過トルク検出, 運転継続</td><td>2: 運転中常時過トルク検出, 運転継続</td></tr><tr><td>3: 速度一致中のみ過トルク検出, 出力遮断</td><td>3: 速度一致中のみ過トルク検出, 出力遮断</td></tr><tr><td>4: 運転中常時過トルク検出, 出力遮断</td><td>4: 運転中常時過トルク検出, 出力遮断</td></tr><tr><td>5: 速度一致中のみアンダトルク検出, 運転継続</td><td>5: 速度一致中のみアンダトルク検出, 運転継続</td></tr><tr><td>6: 運転中常時アンダトルク検出, 運転継続</td><td>6: 運転中常時アンダトルク検出, 運転継続</td></tr><tr><td>7: 速度一致中のみアンダトルク検出, 出力遮断</td><td>7: 速度一致中のみアンダトルク検出, 出力遮断</td></tr><tr><td>8: 運転中常時アンダトルク検出, 出力遮断</td><td>8: 運転中常時アンダトルク検出, 出力遮断</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		L6-01, L6-04	L6-01, L6-04	0: 無効	0: 無効	1: 速度一致中のみ過トルク検出, 運転継続	1: 速度一致中のみ過トルク検出, 運転継続	2: 運転中常時過トルク検出, 運転継続	2: 運転中常時過トルク検出, 運転継続	3: 速度一致中のみ過トルク検出, 出力遮断	3: 速度一致中のみ過トルク検出, 出力遮断	4: 運転中常時過トルク検出, 出力遮断	4: 運転中常時過トルク検出, 出力遮断	5: 速度一致中のみアンダトルク検出, 運転継続	5: 速度一致中のみアンダトルク検出, 運転継続	6: 運転中常時アンダトルク検出, 運転継続	6: 運転中常時アンダトルク検出, 運転継続	7: 速度一致中のみアンダトルク検出, 出力遮断	7: 速度一致中のみアンダトルク検出, 出力遮断	8: 運転中常時アンダトルク検出, 出力遮断	8: 運転中常時アンダトルク検出, 出力遮断
	F7S ⇒ A1000																												
	L6-01, L6-04	L6-01, L6-04																											
	0: 無効	0: 無効																											
	1: 速度一致中のみ過トルク検出, 運転継続	1: 速度一致中のみ過トルク検出, 運転継続																											
	2: 運転中常時過トルク検出, 運転継続	2: 運転中常時過トルク検出, 運転継続																											
3: 速度一致中のみ過トルク検出, 出力遮断	3: 速度一致中のみ過トルク検出, 出力遮断																												
4: 運転中常時過トルク検出, 出力遮断	4: 運転中常時過トルク検出, 出力遮断																												
5: 速度一致中のみアンダトルク検出, 運転継続	5: 速度一致中のみアンダトルク検出, 運転継続																												
6: 運転中常時アンダトルク検出, 運転継続	6: 運転中常時アンダトルク検出, 運転継続																												
7: 速度一致中のみアンダトルク検出, 出力遮断	7: 速度一致中のみアンダトルク検出, 出力遮断																												
8: 運転中常時アンダトルク検出, 出力遮断	8: 運転中常時アンダトルク検出, 出力遮断																												
過トルク／アンダトルク 検出レベル 1	L6-02	150%		L6-02	150%																								
過トルク／アンダトルク 検出時間 1	L6-03	0.1sec		L6-03	0.1sec																								
過トルク／アンダトルク 検出動作選択 2	L6-04	0 *		L6-04	0 *	* L6-01 備考欄を参照																							
過トルク／アンダトルク 検出レベル 2	L6-05	150%		L6-05	150%																								
過トルク／アンダトルク 検出時間 2	L6-06	0.1sec		L6-06	0.1sec																								

パラメータ名称 (<div><div></div></div> は確認が必要な パラメータを示します。)		F7S			A1000		備考 (<div><div></div></div> は A1-02=6 (PM 用 PG なしアドバンスド ベクトル制御) 設定時の出荷時設定を示します。)														
		パラメータ No.	出荷時 設定	お客様 設定値	パラメータ No.	出荷時 設定															
トルクリミット	正転側電動状態トル クリミット	L7-01	160%		L7-01	200%*	* F7S と同じ値に設定してください。														
	逆転側電動状態トル クリミット	L7-02	160%		L7-02	200%*															
	正転側回生状態トル クリミット	L7-03	160%		L7-03	200%*															
	逆転側回生状態トル クリミット	L7-04	160%		L7-04	200%*															
ハードウェア保護	取付形制動抵抗器の 保護	L8-01	0		L8-01	0*	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>L8-01</th><th>L8-01</th></tr><tr><td>0: 無効 (過熱保護なし)</td><td>0: 無効 (過熱保護なし)</td></tr><tr><td>1: 有効 (過熱保護あり)</td><td>1: 有効 (過熱保護あり)</td></tr></table> * インバータ容量により異なります。	F7S ⇒ A1000		L8-01	L8-01	0: 無効 (過熱保護なし)	0: 無効 (過熱保護なし)	1: 有効 (過熱保護あり)	1: 有効 (過熱保護あり)						
	F7S ⇒ A1000																				
	L8-01	L8-01																			
	0: 無効 (過熱保護なし)	0: 無効 (過熱保護なし)																			
	1: 有効 (過熱保護あり)	1: 有効 (過熱保護あり)																			
	インバータ過熱アラーム 予告検出レベル	L8-02	*		L8-02	*	* インバータ容量により異なります。														
	インバータ過熱アラーム 予告動作選択	L8-03	3		L8-03	3	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>L8-03</th><th>L8-03</th></tr><tr><td>0: 減速停止</td><td>0: 減速停止</td></tr><tr><td>1: フリーラン停止</td><td>1: フリーラン停止</td></tr><tr><td>2: 非常停止</td><td>2: 非常停止</td></tr><tr><td>3: 運動継続</td><td>3: 運動継続</td></tr><tr><td></td><td>4: 周波数通減で 運動継続</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		L8-03	L8-03	0: 減速停止	0: 減速停止	1: フリーラン停止	1: フリーラン停止	2: 非常停止	2: 非常停止	3: 運動継続	3: 運動継続		4: 周波数通減で 運動継続
	F7S ⇒ A1000																				
	L8-03	L8-03																			
	0: 減速停止	0: 減速停止																			
	1: フリーラン停止	1: フリーラン停止																			
2: 非常停止	2: 非常停止																				
3: 運動継続	3: 運動継続																				
	4: 周波数通減で 運動継続																				
入力欠相保護の選択	L8-05	0		L8-05	0	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>L8-05</th><th>L8-05</th></tr><tr><td>0: 無効</td><td>0: 無効</td></tr><tr><td>1: 有効</td><td>1: 有効</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		L8-05	L8-05	0: 無効	0: 無効	1: 有効	1: 有効							
F7S ⇒ A1000																					
L8-05	L8-05																				
0: 無効	0: 無効																				
1: 有効	1: 有効																				
出力欠相保護の選択	L8-07	0		L8-07	0	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>L8-07</th><th>L8-07</th></tr><tr><td>0: 無効</td><td>0: 無効</td></tr><tr><td>1: 一相の出力欠相 のみ検出</td><td>1: 一相の出力欠相 のみ検出</td></tr><tr><td>2: 二相以上の 出力欠相も検出</td><td>2: 二相以上の 出力欠相も検出</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		L8-07	L8-07	0: 無効	0: 無効	1: 一相の出力欠相 のみ検出	1: 一相の出力欠相 のみ検出	2: 二相以上の 出力欠相も検出	2: 二相以上の 出力欠相も検出					
F7S ⇒ A1000																					
L8-07	L8-07																				
0: 無効	0: 無効																				
1: 一相の出力欠相 のみ検出	1: 一相の出力欠相 のみ検出																				
2: 二相以上の 出力欠相も検出	2: 二相以上の 出力欠相も検出																				
出力欠相検出レベル	L8-08	5.0%		—	—	A1000 ではパラメータがありません。設定不要です。															
地絡保護の選択	L8-09	1		L8-09	1	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>L8-09</th><th>L8-09</th></tr><tr><td>0: 無効</td><td>0: 無効</td></tr><tr><td>1: 有効</td><td>1: 有効</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		L8-09	L8-09	0: 無効	0: 無効	1: 有効	1: 有効							
F7S ⇒ A1000																					
L8-09	L8-09																				
0: 無効	0: 無効																				
1: 有効	1: 有効																				
冷却ファン制御の選 択	L8-10	0		L8-10	0	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>L8-10</th><th>L8-10</th></tr><tr><td>0: インバータが 運転中のみ動作</td><td>0: インバータが 運転中のみ動作</td></tr><tr><td>1: 電源 ON 中は 常時動作</td><td>1: 電源 ON 中は 常時動作</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		L8-10	L8-10	0: インバータが 運転中のみ動作	0: インバータが 運転中のみ動作	1: 電源 ON 中は 常時動作	1: 電源 ON 中は 常時動作							
F7S ⇒ A1000																					
L8-10	L8-10																				
0: インバータが 運転中のみ動作	0: インバータが 運転中のみ動作																				
1: 電源 ON 中は 常時動作	1: 電源 ON 中は 常時動作																				
冷却ファン制御のデ レイ時間	L8-11	60sec		L8-11	60sec																

パラメータ名称 (<div><div></div></div> は確認が必要な パラメータを示します。)		F7S			A1000		備考 (<div><div></div></div> は A1-02=6(PM 用 PG なしアドバンスド ベクトル制御)設定時の出荷時設定を示します。)																									
		パラメータ No.	出荷時 設定	お客様 設定値	パラメータ No.	出荷時 設定																										
ハードウェア保護	周囲温度	L8-12	45℃		L8-12	40℃	周囲温度を設定してください。																									
	低速時の OL2 特性選択	L8-15	1		L8-15	1	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>L8-15</th><th>L8-15</th></tr><tr><td>0: 無効</td><td>0: 無効</td></tr><tr><td>1: 有効</td><td>1: 有効</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		L8-15	L8-15	0: 無効	0: 無効	1: 有効	1: 有効																	
	F7S ⇒ A1000																															
	L8-15	L8-15																														
0: 無効	0: 無効																															
1: 有効	1: 有効																															
電流アンバランス保護 の選択	L8-29	1		L8-29	1	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>L8-29</th><th>L8-29</th></tr><tr><td>0: 無効</td><td>0: 無効</td></tr><tr><td>1: 有効</td><td>1: 有効</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		L8-29	L8-29	0: 無効	0: 無効	1: 有効	1: 有効																		
F7S ⇒ A1000																																
L8-29	L8-29																															
0: 無効	0: 無効																															
1: 有効	1: 有効																															
内部冷却ファン故障 時の OH1 検出選択	L8-32	1		—	—	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>L8-32</th><th>—</th></tr><tr><td>0: 軽故障検出</td><td rowspan="2">A1000 には内部冷却 ファンなし</td></tr><tr><td>1: 重故障検出</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		L8-32	—	0: 軽故障検出	A1000 には内部冷却 ファンなし	1: 重故障検出																			
F7S ⇒ A1000																																
L8-32	—																															
0: 軽故障検出	A1000 には内部冷却 ファンなし																															
1: 重故障検出																																
磁極検出	初期磁極推定電流	N8-01	50%		n8-01	50%																										
	磁極引込み電流	N8-02	80%		n8-02	80%																										
表示設定／選択	ドライブモード表示項目 選択	o1-01	6*		o1-01	106*	* F4-01 備考欄を参照 出荷時設定は出力電圧モニタとなっています。																									
	電源 ON 時モニタ表示 項目選択	o1-02	1		o1-02	1	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>o1-02</th><th>o1-02</th></tr><tr><td>1: 周波数指令</td><td>1: 周波数指令</td></tr><tr><td>2: 出力周波数</td><td>3: 出力周波数</td></tr><tr><td>3: 出力電流</td><td>4: 出力電流</td></tr><tr><td>4: o1-01 の設定モニタ</td><td>5: o1-01 の設定モニタ</td></tr><tr><td></td><td>2: FWD／REV</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		o1-02	o1-02	1: 周波数指令	1: 周波数指令	2: 出力周波数	3: 出力周波数	3: 出力電流	4: 出力電流	4: o1-01 の設定モニタ	5: o1-01 の設定モニタ		2: FWD／REV											
	F7S ⇒ A1000																															
	o1-02	o1-02																														
	1: 周波数指令	1: 周波数指令																														
2: 出力周波数	3: 出力周波数																															
3: 出力電流	4: 出力電流																															
4: o1-01 の設定モニタ	5: o1-01 の設定モニタ																															
	2: FWD／REV																															
周波数指令設定／表示 の単位	o1-03	1		o1-03	1	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>o1-03</th><th>o1-03</th></tr><tr><td>0: 0.01Hz 単位</td><td>0: 0.01Hz 単位</td></tr><tr><td>1: 0.01% 単位</td><td>1: 0.01% 単位</td></tr><tr><td>2~39: min⁻¹ 単位</td><td>2: min⁻¹ 単位</td></tr><tr><td>40~39999: 任意単位</td><td>3: 任意単位</td></tr><tr><td></td><td><table><tr><td>o1-10</td><td>o1-11</td></tr><tr><td>1~60000</td><td>0~3</td></tr></table></td></tr></table> <p>o1-10: 周波数指令設定／表示の任意表示設定 o1-11: 周波数指令設定／表示の小数点以下の桁数</p> <p>例: 最高出力周波数時に 200.0 を表示している時の設定</p> <table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><td>設定値: o1-03=12000</td><td>設定値: o1-03=3</td></tr><tr><td></td><td>: o1-10=2000</td></tr><tr><td></td><td>: o1-11=1</td></tr></table> <div><div>1 2 0 0 0</div><div>└─ 小数点を除いた数字 → o1-10 に“2000”を設定</div><div>└─ 小数点以下の表示桁 → o1-11 に“1”を設定 数を設定</div></div>	F7S ⇒ A1000		o1-03	o1-03	0: 0.01Hz 単位	0: 0.01Hz 単位	1: 0.01% 単位	1: 0.01% 単位	2~39: min ⁻¹ 単位	2: min ⁻¹ 単位	40~39999: 任意単位	3: 任意単位		<table><tr><td>o1-10</td><td>o1-11</td></tr><tr><td>1~60000</td><td>0~3</td></tr></table>	o1-10	o1-11	1~60000	0~3	F7S ⇒ A1000		設定値: o1-03=12000	設定値: o1-03=3		: o1-10=2000		: o1-11=1
F7S ⇒ A1000																																
o1-03	o1-03																															
0: 0.01Hz 単位	0: 0.01Hz 単位																															
1: 0.01% 単位	1: 0.01% 単位																															
2~39: min ⁻¹ 単位	2: min ⁻¹ 単位																															
40~39999: 任意単位	3: 任意単位																															
	<table><tr><td>o1-10</td><td>o1-11</td></tr><tr><td>1~60000</td><td>0~3</td></tr></table>	o1-10	o1-11	1~60000	0~3																											
o1-10	o1-11																															
1~60000	0~3																															
F7S ⇒ A1000																																
設定値: o1-03=12000	設定値: o1-03=3																															
	: o1-10=2000																															
	: o1-11=1																															
V/f 特性の周波数関係 定数の設定単位	—	—		o1-04	1	1: min ⁻¹ 単位 で使用してください。																										
LCD 輝度調整	o1-05	3		—	—	A1000 ではパラメータがありません。設定不要です。																										

パラメータ名称 (<div><div></div></div> は確認が必要な パラメータを示します。)		F7S			A1000		備考 (<div><div></div></div> は A1-02=6 (PM 用 PG なしアドバンスド ベクトル制御) 設定時の出荷時設定を示します。)									
		パラメータ No.	出荷時 設定	お客様 設定値	パラメータ No.	出荷時 設定										
多機能 選択	LOCAL／REMOTE キーの機能選択	o2-01	1		o2-01	1	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><td>o2-01</td><td>o2-01</td></tr><tr><td>0: 無効</td><td>0: 無効</td></tr><tr><td>1: 有効</td><td>1: 有効</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		o2-01	o2-01	0: 無効	0: 無効	1: 有効	1: 有効	
	F7S ⇒ A1000															
	o2-01	o2-01														
	0: 無効	0: 無効														
	1: 有効	1: 有効														
	STOP キーの機能選 択	o2-02	1		o2-02	1	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><td>o2-02</td><td>o2-02</td></tr><tr><td>0: 無効</td><td>0: 無効</td></tr><tr><td>1: 有効</td><td>1: 有効</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		o2-02	o2-02	0: 無効	0: 無効	1: 有効	1: 有効	
	F7S ⇒ A1000															
	o2-02	o2-02														
	0: 無効	0: 無効														
	1: 有効	1: 有効														
ユーザパラメータ設定 値の記憶	o2-03	0		o2-03	0	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><td>o2-03</td><td>o2-03</td></tr><tr><td>0: 記憶保持／未設定</td><td>0: 保存保持／未設定</td></tr><tr><td>1: 記憶開始</td><td>1: 保存開始</td></tr><tr><td>2: 記憶クリア</td><td>2: 保存クリア</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		o2-03	o2-03	0: 記憶保持／未設定	0: 保存保持／未設定	1: 記憶開始	1: 保存開始	2: 記憶クリア	2: 保存クリア
F7S ⇒ A1000																
o2-03	o2-03															
0: 記憶保持／未設定	0: 保存保持／未設定															
1: 記憶開始	1: 保存開始															
2: 記憶クリア	2: 保存クリア															
インバータ容量選択	o2-04	*		o2-04	*	設定変更をしないでください。 * インバータ容量により異なります。 A1000 ではユニット選択となります。 F7S とは設定値が異なります。										
速度指令の設定	o2-05	0		o2-05	0	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><td>o2-05</td><td>o2-05</td></tr><tr><td>0: ENTER キー必要</td><td>0: ENTER キー必要</td></tr><tr><td>1: ENTER キー不要</td><td>1: ENTER キー不要</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		o2-05	o2-05	0: ENTER キー必要	0: ENTER キー必要	1: ENTER キー不要	1: ENTER キー不要		
F7S ⇒ A1000																
o2-05	o2-05															
0: ENTER キー必要	0: ENTER キー必要															
1: ENTER キー不要	1: ENTER キー不要															
オペレータ断線時の 動作選択	o2-06	0		o2-06	0	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><td>o2-06</td><td>o2-06</td></tr><tr><td>0: 無効 (運転継続)</td><td>0: 無効 (運転継続)</td></tr><tr><td>1: 有効</td><td>1: 有効</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		o2-06	o2-06	0: 無効 (運転継続)	0: 無効 (運転継続)	1: 有効	1: 有効		
F7S ⇒ A1000																
o2-06	o2-06															
0: 無効 (運転継続)	0: 無効 (運転継続)															
1: 有効	1: 有効															
累積稼働時間設定	o2-07	0H		o4-01	0H											
累積稼働時間選択	o2-08	0		o4-02	0	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><td>o2-08</td><td>o4-02</td></tr><tr><td>0: 電源投入後の時間</td><td>0: 電源投入後の時間</td></tr><tr><td>1: 運転時間</td><td>1: 運転時間</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		o2-08	o4-02	0: 電源投入後の時間	0: 電源投入後の時間	1: 運転時間	1: 運転時間		
F7S ⇒ A1000																
o2-08	o4-02															
0: 電源投入後の時間	0: 電源投入後の時間															
1: 運転時間	1: 運転時間															
ファン稼働時間設定 [A1000: 冷却ファンメン テナンス設定 (稼働時間)]	o2-10	0H		o4-03	0H	F7S 設定範囲 : 0～65535H A1000 設定範囲 : 0～ 9999H										
異常トレース・異常履 歴クリア選択	o2-12	0		o4-11	0	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><td>o2-12</td><td>o4-11</td></tr><tr><td>0: 無効 (U2, U3 を保持)</td><td>0: U2, U3 の内容を保持</td></tr><tr><td>1: 有効 (U2, U3 を初期化)</td><td>1: U2, U3 の内容を リセット (初期化)</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		o2-12	o4-11	0: 無効 (U2, U3 を保持)	0: U2, U3 の内容を保持	1: 有効 (U2, U3 を初期化)	1: U2, U3 の内容を リセット (初期化)		
F7S ⇒ A1000																
o2-12	o4-11															
0: 無効 (U2, U3 を保持)	0: U2, U3 の内容を保持															
1: 有効 (U2, U3 を初期化)	1: U2, U3 の内容を リセット (初期化)															

パラメータ名称 ( は確認が必要な パラメータを示します。)		F7S			A1000		備考 ( は A1-02=6 (PM 用 PG なしアドバンスド ベクトル制御) 設定時の出荷時設定を示します。)												
		パラメータ No.	出荷時 設定	お客様 設定値	パラメータ No.	出荷時 設定													
多機能 選択	KWH モニタ初期化選 択	o2-14	0		o4-12	0	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>o2-14</th><th>o4-12</th></tr><tr><td>0: kWH モニタは保持</td><td>0: U4-10, U4-11 の 内容を保持</td></tr><tr><td>1: kWH モニタを初期化</td><td>1: U4-10, U4-11 の 内容をリセット (初期化)</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		o2-14	o4-12	0: kWH モニタは保持	0: U4-10, U4-11 の 内容を保持	1: kWH モニタを初期化	1: U4-10, U4-11 の 内容をリセット (初期化)				
	F7S ⇒ A1000																		
o2-14	o4-12																		
0: kWH モニタは保持	0: U4-10, U4-11 の 内容を保持																		
1: kWH モニタを初期化	1: U4-10, U4-11 の 内容をリセット (初期化)																		
	コンデンサメンテナ ンス設定	o2-18	0%		o4-05	0%													
コ ピ ー 機 能	COPY 機能の選択	o3-01	0		o3-01	0	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>o3-01</th><th>o3-01</th></tr><tr><td>0: 通常動作</td><td>0: コピーコマンド待ち</td></tr><tr><td>1: READ</td><td>1: LCD オペレータへ読み込み</td></tr><tr><td>2: COPY</td><td>2: インバータへ書き込み</td></tr><tr><td>3: VERIFY</td><td>3: 照合</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		o3-01	o3-01	0: 通常動作	0: コピーコマンド待ち	1: READ	1: LCD オペレータへ読み込み	2: COPY	2: インバータへ書き込み	3: VERIFY	3: 照合
	F7S ⇒ A1000																		
o3-01	o3-01																		
0: 通常動作	0: コピーコマンド待ち																		
1: READ	1: LCD オペレータへ読み込み																		
2: COPY	2: インバータへ書き込み																		
3: VERIFY	3: 照合																		
	READ 許可の選択	o3-02	0		o3-02	0	<table><tr><th colspan="2">F7S ⇒ A1000</th></tr><tr><th>o3-02</th><th>o3-02</th></tr><tr><td>0: READ 禁止</td><td>0: READ 禁止</td></tr><tr><td>1: READ 許可</td><td>1: READ 許可</td></tr></table>	F7S ⇒ A1000		o3-02	o3-02	0: READ 禁止	0: READ 禁止	1: READ 許可	1: READ 許可				
F7S ⇒ A1000																			
o3-02	o3-02																		
0: READ 禁止	0: READ 禁止																		
1: READ 許可	1: READ 許可																		

5-3 パラメータの設定範囲の違い

- ・イニシャライズ [F7S, A1000 とも:A1-03]
F7S : 0/1110/2220/3330
A1000 : 0/1110/2220/33300/5550(oPE04 エラーリセット)
- ・速度サーチ待ち時間 [F7S, A1000 とも:b3-05]
F7S : 0.0~ 20.0sec
A1000 : 0.0~100.0sec
- ・タイマ機能のオン側(オフ側)遅れ時間 [F7S, A1000 とも:b4-01(b4-02)]
F7S : 0.0~ 300.0sec
A1000 : 0.0~3000.0sec
- ・PID 指令用加減速時間 [F7S, A1000 とも:b5-17]
F7S : 0.0~25.5sec
A1000 : 0.0~6000.0sec
- ・S 字特性時間 [F7S, A1000 とも:C2-01~C2-04]
F7S : 0.0~ 2.50sec
A1000 : 0.0~10.00sec
- ・アナログ出力 1(2)モニタ選択 [F7S, A1000 とも:F4-01(F4-03)]
F7S : 1~99 (モニタ U1-□□の□□を設定)
A1000 : 000~999 (モニタ U□-□□の□□□を設定)
- ・アナログ出力 1(2)モニタゲイン [F7S, A1000 とも:F4-02(F4-04)]
F7S : 0.00~2.50
A1000 : -999.9%~999.9%
- ・アナログ出力 1(2)モニタバイアス [F7S, A1000 とも:F4-05(F4-06)]
F7S : -10.0%~10.0%
A1000 : -999.9%~999.9%
- ・デジタル出力 1~8 出力選択 [F7S, A1000 とも:F5-01~F5-08]
F7S : 0~3D
A1000 : 0~192
- ・多機能入力端子 S3(A1000 は S1)~S8 機能選択 [F7S:H1-01~H1-06, A1000:H1-01~H1-08]
F7S : 0~78
A1000 : 0~9F
- ・多機能接点出力 [F7S, A1000 とも:H2-01~H2-03]
F7S : 0~ 3D
A1000 : 0~192
- ・アナログ入力端子 A1 ゲイン [F7S:H3-02, A1000:H3-03]
A3 ゲイン [F7S:H3-06, A1000:H3-07]
A2 ゲイン [F7S:H3-10, A1000:H3-11]
F7S : 0.0%~1000.0%
A1000 : -999.9%~999.9%
- ・アナログ入力端子 A1 バイアス [F7S:H3-03, A1000:H3-04]
A3 バイアス [F7S:H3-07, A1000:H3-08]
A2 バイアス [F7S:H3-11, A1000:H3-12]
F7S : -100.0%~+100.0%
A1000 : -999.9%~999.9%

- ・アナログ入力端子 A1 機能選択 [F7S: — , A1000:H3-02]
 A3 機能選択 [F7S:H3-05, A1000:H3-06]
 A2 機能選択 [F7S:H3-09, A1000:H3-10]
 F7S : 0~1F
 A1000 : 0~32
- ・アナログ出力 FM(AM)モニタ選択 [F7S, A1000 とも:H4-01(H4-04)]
 F7S : 1~99 (モニタ U1-□□の□□を設定)
 A1000 : 000~999 (モニタ U□-□□の□□□を設定)
- ・アナログ出力端子 FM(AM)ゲイン [F7S, A1000 とも:H4-02(H4-05)]
 F7S : 0.00~2.50
 A1000 : -999.9%~999.9%
- ・アナログ出力端子 FM(AM)バイアス [F7S, A1000 とも:H4-03(H4-06)]
 F7S : -10.0%~+10.0%
 A1000 : -999.9%~999.9%
- ・パルス列モニタ選択 [F7S, A1000 とも:H6-06]
 F7S : 1, 2, 5, 20, 24, 36
 A1000 : 000, 031, 101, 102, 105, 116, 501, 502
- ・KEB 減速時間 [F7S, A1000 とも:L2-06]
 F7S : 0.0~200.0sec
 A1000 : 0.00~6000.0sec
- ・周囲温度 [F7S, A1000 とも:L8-12]
 F7S : 45~60℃
 A1000 : -10~50℃
- ・ドライブモード表示項目選択 [F7S, A1000 とも:o1-01]
 F7S : 4~99 (o1-02=4 の時有効)
 A1000 : 104~4□□, 5□□, 6□□, 8□□ (o1-02=5 の時有効)
- ・電源 on 時モニタ表示項目選択 [F7S, A1000 とも:o1-02]
 F7S : 1~4
 A1000 : 1~5
- ・周波数指令設定／表示の単位 [F7S, A1000 とも:o1-03]

F7S : 0~39999		A1000 : 0~3	
0	:0.01Hz 単位 (出荷時設定)	0	:0.01Hz 単位 (出荷時設定)
1	:0.01%単位	1	:0.01%単位
2~39	:min ⁻¹ 単位 (モータ極数を設定)	2	:min ⁻¹ 単位 (最高出力周波数とモータ極数から自動計算)
40~39999	:任意表示 (最高出力周波数の時の表示)	3	:任意単位 (o1-10 と o1-11 で設定)

- ・累積稼働時間設定 [F7S:o2-07, A1000:o4-01]
 F7S : 0~65535H (時間単位で設定)
 A1000 : 0~ 9999H (10 時間単位で設定)
- ・ファン稼働時間設定 [F7S:o2-10, A1000:o4-03]
 F7S : 0~65535H (時間単位で設定)
 A1000 : 0~ 9999H (10 時間単位で設定)

【付録 1】 定格出力容量・電流, キャリア周波数（出荷時設定）の違い

電源	F7S				A1000				
	形式 CIMR-F7S□	定格出力 容量 (kVA)	定格出力 電流 (A)	キャリア 周波数 (kHz)	形式 CIMR-AA□	定格出力 容量 (kVA)	定格出力 電流 (A)	キャリア 周波数 (kHz)	
200V 三相	20P4	1.2	3.2	4	2A0004	1.2	3.2	5	
	20P7	1.6	4.1		2A0006	1.9	5.0		
	21P5	2.7	7.0		2A0010	3.0	8.0		
	22P2	3.7	9.6		2A0012	4.2	11		
	23P7	5.7	15		2A0021	6.7	17.5		
	25P5	8.8	23		2A0030	9.5	25		
	27P5	12	31		2A0040	12.6	33		
	2011	17	45		2A0056	17.9	47		
	2015	22	58		2A0069	23	60		
	2018	27	71		2A0081	29	75		
	2022	32	85		2A0110	32	85		
	2030	44	115		2A0138	44	115		
	2037	55	145		2A0169	55	145		
	2045	69	180		2A0211	69	180		
	2055	82	215		2A0250	準備中			
	2075	110	283		2A0312				
	400V 三相	40P4	1.4	1.8	4	4A0002	1.4	1.8	5
40P7		1.6	2.1	4A0004		2.6	3.4		
41P5		2.8	3.7	4A0005		3.7	4.8		
42P2		4.0	5.3	4A0007		4.2	5.5		
43P7		5.8	7.6	4A0011		7.0	9.2		
45P5		9.5	12.5	4A0018		11.3	14.8		
47P5		13	17	4A0023		13.7	18		
4011		18	24	4A0031		18.3	24		
4015		24	31	4A0038		24	31		
4018		30	39	4A0044		30	39		
4022		34	45	4A0058		34	45		
4030		46	60	4A0072		46	60		
4037		57	75	4A0088		57	75		
4045		69	91	4A0103		69	91		
4055		85	112	4A0139		85	112		
4075		110	150	4A0165		114	150		
4090		140	180	4A0208		準備中			
4110		160	216	4A0250					
4132		200	260	4A0296					
4160		230	304	4A0362					
4185		280	370	4A0414					
4220		390	506	4A0515					
4300		510	675	4A0675					

【付録2】IPM モータコード (E5-01) 対応表

F7S と A1000 ではモータコードが異なります。以下の対応表でご確認ください。

▼PG なしベクトル標準モータ

<1750min⁻¹>

200V 級

モータ容量 (kW)		0.4	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5	11	15	18.5	22	30	37	45	55	75
F7S	E5-01 (モータ容量選択)	0000	0001	0002	0003	0004	0005	0006	0007	0008	0009	000A	000B	000C	000D	000E	000F
A1000	E5-01 (モータコードの選択)	SSR1 シリーズ (通減トルク用)	1202	1203	1205	1206	1208	120A	120B	120D	120E	120F	1210	1212	1213	1214	準備中

400V 級

モータ容量 (kW)		0.4	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5	11	15	18.5	22	30	37	45	55	75	90	110	132	160
F7S	E5-01 (モータ容量選択)	0020	0021	0022	0023	0024	0026	0027	0028	0029	002A	002B	002C	002D	002E	002F	0030	0031	0032	0033	0034
A1000	E5-01 (モータコードの選択)	SSR1 シリーズ (通減トルク用)	1232	1233	1235	1236	1238	123A	123B	123D	123E	123F	1240	1242	1243	1244	1245	1246	準備中		

<1450min⁻¹>

200V 級

モータ容量 (kW)		0.4	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5	11	15	18.5	22	30	37	45	55	
F7S	E5-01 (モータ容量選択)	0100	0101	0102	0103	0104	0105	0106	0107	0108	0109	010A	010B	010C	010D	010E	
A1000	E5-01 (モータコードの選択)	SSR1 シリーズ (通減トルク用)	1302	1303	1305	1306	1308	130A	130B	130D	130E	130F	1310	1312	1313	1314	準備中

400V 級

モータ容量 (kW)		0.4	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5	11	15	18.5	22	30	37	45	55	75	90	110	132
F7S	E5-01 (モータ容量選択)	0120	0121	0122	0123	0124	0126	0127	0128	0129	012A	012B	012C	012D	012E	012F	0130	0131	0132	0133
A1000	E5-01 (モータコードの選択)	SSR1 シリーズ (通減トルク用)	1332	1333	1335	1336	1338	133A	133B	133D	133E	133F	1340	1342	1343	1344	1345	1346	準備中	

<1150min⁻¹>

200V 級

モータ容量 (kW)			0.4	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5	11	15	18.5	22	30	37	45
F7S	E5-01 (モータ容量選択)		0200	0201	0202	0203	0204	0205	0206	0207	0208	0209	020A	020B	020C	020D
A1000	E5-01 (モータコードの選択)	SSR1 シリーズ (通減トルク用)	1402	1403	1405	1406	1408	140A	140B	140D	140E	140F	1410	1412	1413	1414

400V 級

モータ容量 (kW)		0.4	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5	11	15	18.5	22	30	37	45	55	75	90	110
F7S	E5-01 (モータ容量選択)	0220	0221	0222	0223	0224	0226	0227	0228	0229	022A	022B	022C	022D	022E	022F	0230	0231	0232
A1000	E5-01 (モータコードの選択)	SSR1 シリーズ (通減トルク用)	1432	1433	1435	1436	1438	143A	143B	143D	143E	143F	1440	1442	1443	1444	1445	1446	準備中

▼PG 付きベクトル標準モータ

<1750min⁻¹>

200V 級

モータ容量 (kW)		0.4	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5	11	15	18.5	22	30	37	45	55	75
F7S	E5-01 (モータ容量選択)	0000	0001	0002	0003	0004	0005	0006	0007	0008	0009	000A	000B	000C	000D	000E	000F
A1000	E5-01 (モータコードの選択)	SST4 シリーズ (定トルク用)	2202	2203	2205	2206	2208	220A	220B	220D	220E	220F	2210	2212	2213	2214	準備中

400V 級

モータ容量 (kW)			0.4	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5	11	15	18.5	22	30	37	45	55	75	90	110	132	160	200	250	300
F7S	E5-01 (モータ容量選択)		0020	0021	0022	0023	0024	0026	0027	0028	0029	002A	002B	002C	002D	002E	002F	0030	0031	0032	0033	0034	0035	0036	0037
A1000	E5-01 (モータコードの選択)	SST4 シリーズ (定トルク用)	2232	2233	2235	2236	2238	223A	223B	223D	223E	223F	2240	2242	2243	2244	2245	2246	準備中						

<1450min⁻¹>

200V 級

モータ容量 (kW)		0.4	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5	11	15	18.5	22	30	37	45	55	75
F7S	E5-01 (モータ容量選択)	0100	0101	0102	0103	0104	0105	0106	0107	0108	0109	010A	010B	010C	010D	010E	010F
A1000	E5-01 (モータコードの選択)	SST4 シリーズ (定トルク用)	2302	2303	2305	2306	2308	230A	230B	230D	230E	230F	2310	2312	2313	2314	準備中

400V 級

モータ容量 (kW)		0.4	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5	11	15	18.5	22	30	37	45	55	75	90	110	132	160	200	250
F7S	E5-01 (モータ容量選択)	0120	0121	0122	0123	0124	0126	0127	0128	0129	012A	012B	012C	012D	012E	012F	0130	0131	0132	0133	0134	0135	0136
A1000	E5-01 (モータコードの選択)	SST4 シリーズ (定トルク用)	2332	2333	2335	2336	2338	233A	233B	233D	233E	233F	2340	2342	2343	2344	2345	2346	準備中				

<1150min⁻¹>

200V 級

モータ容量 (kW)		0.4	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5	11	15	18.5	22	30	37	45	55	75
F7S	E5-01 (モータ容量選択)	0200	0201	0202	0203	0204	0205	0206	0207	0208	0209	020A	020B	020C	020D	020E	020F
A1000	E5-01 (モータコードの選択)	SST4 シリーズ (定トルク用)	2402	2403	2405	2406	2408	240A	240B	240D	240E	240F	2410	2412	2413	2414	準備中

400V 級

モータ容量 (kW)		0.4	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5	11	15	18.5	22	30	37	45	55	75	90	110	132	160	200
F7S	E5-01 (モータ容量選択)	0220	0221	0222	0223	0224	0226	0227	0228	0229	022A	022B	022C	022D	022E	022F	0230	0231	0232	0233	0234	0235
A1000	E5-01 (モータコードの選択)	SST4 シリーズ (定トルク用)	2432	2433	2435	2436	2438	243A	243B	243D	243E	243F	2440	2442	2443	2444	2445	2446	準備中			

改版履歷

[illegible]