

## Varispeed F7 → 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.....	41
【付録】 定格出力容量・電流, キャリア周波数(出荷時設定)の違い.....	43
改版履歴.....	44

この要領書では、従来機種 Varispeed F7 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 F7  
形式 : CIMR-F7A□□□□□

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>&lt; <b>本体取付け位置の確認</b> &gt; 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>&lt; <b>デジタルオペレータ取付け位置の確認</b> &gt; ※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>&lt; <b>主回路線(アース線も含む)の確認</b> &gt; 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>&lt; <b>主回路端子台の数及び仕様の確認</b> &gt; 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>&lt; <b>制御回路線の確認</b> &gt; 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>&lt; <b>制御回路端子台の数及び仕様の確認</b> &gt; 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>&lt; <b>専用ソフトウェア有無の確認</b> &gt; 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>&lt; <b>パラメータ設定の確認</b> &gt; 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については, 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><b>&lt; オプションカード有無の確認 &gt;</b> 従来品と互換性がないため、新規にご購入ください。</p>	
	周辺機器	<p><b>&lt; 制動抵抗器有無の確認 &gt;</b> 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。 F7 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。 ①F7 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、取り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、制動抵抗器の別置きを推奨します。 ②F7 でご使用になっていた制動抵抗器(ERF 形)を A1000 で使用する場合は、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><b>&lt; 制動ユニット有無の確認 &gt;</b> 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><b>&lt; AC・DC リアクトル有無の確認 &gt;</b> 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。</p> <p><b>&lt; ノイズフィルタ有無の確認 &gt;</b> 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 F7(以下 F7)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

- F7 と A1000 では、機能の変更はありません。

主回路端子		備考
F7	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 <sub>1</sub>	/	冷却ファン電源用 制御電源用
Δ/l <sub>2</sub>	/	
Δ200/l <sub>2</sub> 200	/	
Δ400/l <sub>2</sub> 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

- F7, A1000 ともに機能は出荷時設定で表しています。
  - F7 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	
F7	A1000		F7	A1000
S1		入力選択 <sup>*1</sup> (1) <sup>*2</sup> (閉:正転運転 開:停止)	ホトカプラ絶縁 DC24V, 8mA	
S2		入力選択 <sup>*1</sup> (2) <sup>*2</sup> (閉:逆転運転 開:停止)		
S3		多機能入力選択 1(3) <sup>*2</sup> (外部異常(a 接点))		
S4		多機能入力選択 2(4) <sup>*2</sup> (異常リセット)		
S5		多機能入力選択 3(5) <sup>*2</sup> (多段速指令 1)		
S6		多機能入力選択 4(6) <sup>*2</sup> (多段速指令 2)		
S7		多機能入力選択 5(7) <sup>*2</sup> (寸動指令)		
S8		多機能入力選択 6(8) <sup>*2</sup> (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	+15V (許容電流 最大 20mA)	+10.5V* (許容電流 最大 20mA)
-V		* 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)

制御回路端子		名 称	信号レベル	
F7	A1000		F7	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)		リレー出力 DC30V 10mA～1A AC250V 10mA～1A
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	
F7	A1000		F7	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 <sup>2</sup> )	推奨 電線サイズ (mm <sup>2</sup> )
三相 200V 級	F7	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
	F7	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
	F7	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
	F7	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
	F7	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
	F7	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
	F7	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 <sup>2</sup> )	推奨 電線サイズ (mm <sup>2</sup> )
三相 200V 級	F7	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	—
			⌚	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
			⌚	M6	4~6	8~22	8
	F7	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	—
			⌚	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
			⌚	M6	4~6	14~22	14
	F7	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	—
			⌚	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
			⌚	M8	9~11	14~38	14
	F7	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	—
			⌚	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
			⌚	M8	9~11	22~38	22
	F7	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	—
			⌚	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
			⌚	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 <sup>2</sup> )	推奨 電線サイズ (mm <sup>2</sup> )
三相 200V 級	F7	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
			⊥	M8	9~11	22~60	22
三相 400V 級	F7	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
	F7	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
	F7	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
	F7	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
	F7	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 <sup>2</sup> )	推奨 電線サイズ (mm <sup>2</sup> )
三相 400V 級	F7	4011	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3, -, +1, +2, B1, B2	M5	2.5	5.5~14	8
			⊥	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
			⊥	M6	4~6	5.5~8	5.5
	F7	4015	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3, -, +1, +2, B1, B2	M5	2.5	8~14	8
			⊥	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
			⊥	M6	4~6	5.5~14	8
	F7	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
			⊥	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
			⊥	M6	4~6	8~14	8
	F7	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
			⊥	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
			⊥	M8	9~11	8~14	8
	F7	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
			⊥	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, ⊥	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 <sup>2</sup> )	推奨 電線サイズ (mm <sup>2</sup> )
三相 400V 級	F7	4037	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3, -, +1, R1/L11, S1/L21, T1/L31	M8	9~10	22~60	38
			+3	M6	4~5	8~22	—
			⊥	M8	9~10	22~38	22
	A1000	4A0088	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3	M8	9~11	22~50	30
			-, +1	M8	9~11	30~50	38
			+3	M8	9~11	14~50	22
			⊥	M8	9~11	14~22	22
	F7	4045	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3, -, +1, R1/L11, S1/L21, T1/L31	M8	9~10	38~60	38
			+3	M6	4~5	8~22	—
			⊥	M8	9~10	22~38	22
	A1000	4A0103	R/L1, S/L2, T/L3, U/T1, V/T2, W/T3	M8	9~11	30~50	38
			-, +1	M8	9~11	30~50	60
			+3	M8	9~11	22~50	30
			⊥	M8	9~11	14~22	22
	F7	4055	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	—
			⊥	M8	9~10	22~38	22
	A1000	4A0139	R/L1, S/L2, T/L3	M10	18~23	38~100	60
			U/T1, V/T2, W/T3	M10	18~23	50~100	60
			-, +1	M10	18~23	60~100	100
			+3	M10	18~23	30~100	50
			⊥	M10	18~23	22	22
	F7	4075	R/L1, S/L2, T/L3, -, +1	M10	17.6~22.5	60~100	60
			U/T1, V/T2, W/T3, R1/L11, S1/L21, T1/L31	M10	17.6~22.5	50~100	50
			+3	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	M10	18~23	60~100	80
			U/T1, V/T2, W/T3	M10	18~23	80~100	80
			-, +1	M10	18~23	50~100	50×2P
			+3	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 <sup>2</sup> )	推奨 電線サイズ (mm <sup>2</sup> )
200V 級 400V 級	F7	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 フェニックス タイプ	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 形式(手配コード)			
		F7			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									177	164
	1.5										
	2.2										
	3.7			167			EZZ020801B (100-047-231)				
	5.5										
	7.5	200	300	197	180	300	187	EZZ020801C (100-047-232)			
	11							EZZ020801E (100-047-234)			
	15	240	350	207	220	350 365	197	不要			
	18.5										
	22	250	400	258	250	400	258	EZZ020801F (100-048-118)			
	30									275	450
	37	375	600	298 328	325	550 550	283	準備中			
	45										
	55	450	725	348	準備中			準備中			
	75										
	90										
	110										
110	575	885	378								
三相 400V 級	0.4	140	280	157	140	260	147	EZZ020801A (100-047-230)	見積対応		
	0.75									177	164
	1.5										
	2.2										
	3.7			167			EZZ020801B (100-047-231)				
	5.5										
	7.5	200	300	197	180	300	187	EZZ020801C (100-047-232)			
	11							EZZ020801D (100-047-233)			
	15	240	350	207	220	350	197	EZZ020801E (100-047-234)			
	18.5							EZZ020801G (100-048-119)			
	22	275	450	258	250	400	258	不要			
	30							EZZ020801J (100-048-121)			
	37	325	550	283	325	510	283	不要			
	45							EZZ020801K (100-048-122)			
	55	450	725	348	準備中			準備中			
	75										
	90										
	110										
	110	500	850	358	準備中			準備中			
	132										
	160										
	185										
	220	710	1305	413							
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)						本体置き換えアタッチメント* 形式(手配コード)
		F7			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						EZZ020801B (100-047-231)	
	3.7			EZZ020801C (100-047-232)				
	5.5	EZZ020801E (100-047-234)						
	7.5		200	300	197	180	300	187
	11	240						
	15		254	535	258	254	534	258
	18.5	279						
	22		380	809	298	329	730	283
	30	453						
	37		504	1243	358	準備中	準備中	
	45	504						1243
	55		504	1243	358	準備中	準備中	
	75	504						1243
	90		504	1243	358	準備中	準備中	

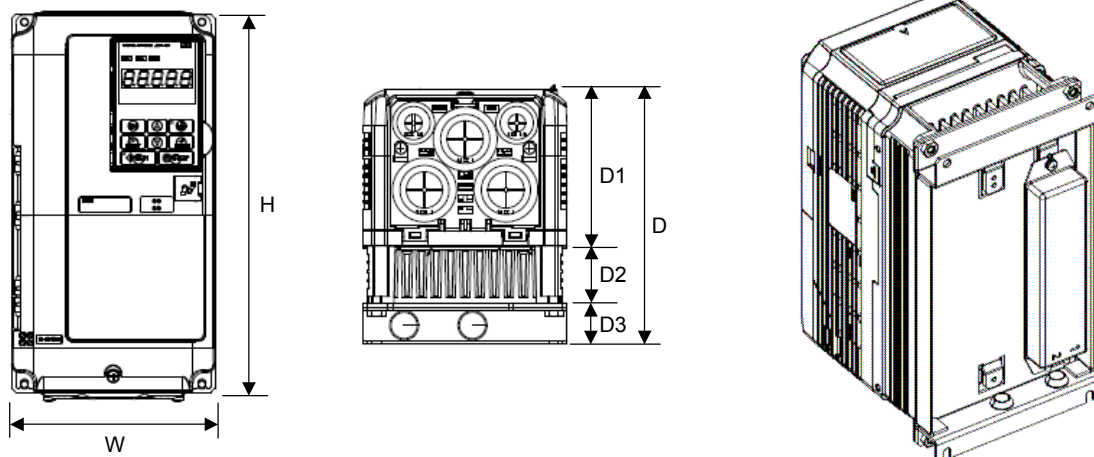
三相 400V 級	0.4	140	280	157	140	260	147	EZZ020801A (100-047-230)
	0.75							
	1.5			167				
	2.2						EZZ020801B (100-047-231)	
	3.7			EZZ020801C (100-047-232)				
	5.5	EZZ020801D (100-047-233)						
	7.5		200	300	197	180	300	187
	11	240						
	15		279	535	258	254	465	258
	18.5	279						
	22		329	635	283	329	630	283
	30	329						
	37		453	1027	348	329	730	283
	45	504						
	55		504	1243	358	準備中	準備中	
	75	504						1243
	90		504	1243	358	準備中	準備中	
110	504	1243						358
132			504	1243	358	準備中	準備中	
160	504	1243						358

\* 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。

## 4-2 制動抵抗器置き換えアタッチメント

F7 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)				
		F7					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				59	177				55		192	+18				
	2.2												+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				59	177				55		192	+18				
	2.2												+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 置き換え手順

- ① 本置換要領書は、F7→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 F7 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 F7 の制御モードを A1000 に設定してください。(A1-02)
- 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 の出荷時設定は、PG なしベクトル制御 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。)		F7			A1000		備考 ( <div><div></div></div> は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">F7 ⇒ 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>2: ドイツ語</td><td>2: ドイツ語</td></tr><tr><td>3: フランス語</td><td>3: フランス語</td></tr><tr><td>4: イタリア語</td><td>4: イタリア語</td></tr><tr><td>5: スペイン語</td><td>5: スペイン語</td></tr><tr><td>6: ポルトガル語</td><td>6: ポルトガル語</td></tr><tr><td>—</td><td>7: 中国語</td></tr></table>	F7 ⇒ A1000		A1-00	A1-00	0: 英語	0: 英語	1: 日本語	1: 日本語	2: ドイツ語	2: ドイツ語	3: フランス語	3: フランス語	4: イタリア語	4: イタリア語	5: スペイン語	5: スペイン語	6: ポルトガル語	6: ポルトガル語	—	7: 中国語
	F7 ⇒ A1000																										
	A1-00	A1-00																									
	0: 英語	0: 英語																									
	1: 日本語	1: 日本語																									
	2: ドイツ語	2: ドイツ語																									
	3: フランス語	3: フランス語																									
4: イタリア語	4: イタリア語																										
5: スペイン語	5: スペイン語																										
6: ポルトガル語	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">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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											
F7 ⇒ 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	0		A1-02	2	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ A1000</th></tr><tr><th>A1-02</th><th>A1-02</th></tr><tr><td>0: PG なし V/f</td><td>0: PG なし V/f</td></tr><tr><td>1: PG 付き V/f</td><td>1: PG 付き V/f</td></tr><tr><td>2: PG なしベクトル</td><td>2: PG なしベクトル</td></tr><tr><td>3: PG 付きベクトル</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>—</td><td>6: PM 用 PG なし アドバンスドベクトル</td></tr><tr><td>—</td><td>7: PM 用 PG 付き ベクトル</td></tr></table>	F7 ⇒ A1000		A1-02	A1-02	0: PG なし V/f	0: PG なし V/f	1: PG 付き V/f	1: PG 付き V/f	2: PG なしベクトル	2: PG なしベクトル	3: PG 付きベクトル	3: PG 付きベクトル	—	5: PM 用 PG なし ベクトル	—	6: PM 用 PG なし アドバンスドベクトル	—	7: PM 用 PG 付き ベクトル			
F7 ⇒ A1000																											
A1-02	A1-02																										
0: PG なし V/f	0: PG なし V/f																										
1: PG 付き V/f	1: PG 付き V/f																										
2: PG なしベクトル	2: PG なしベクトル																										
3: PG 付きベクトル	3: PG 付きベクトル																										
—	5: PM 用 PG なし ベクトル																										
—	6: PM 用 PG なし アドバンスドベクトル																										
—	7: PM 用 PG 付き ベクトル																										
イニシャライズ	A1-03	0		A1-03	0	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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							
F7 ⇒ 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。																					

パラメータ名称 (  は確認が必要な パラメータを示します。)		F7			A1000		備考 (  は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	周波数指令の選択	b1-01	1		b1-01	1	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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
	F7 ⇒ 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">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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			
F7 ⇒ 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">F7 ⇒ 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>2:全領域直流制動 (DB)停止</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>	F7 ⇒ 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	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			
F7 ⇒ 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	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">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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							
F7 ⇒ 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																				
最低出力周波数未満 の動作選択	b1-05	0		b1-05	0	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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			
F7 ⇒ 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">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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							
F7 ⇒ 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">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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							
F7 ⇒ 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																				
プログラムモードの運 転指令選択	b1-08	0		b1-08	0	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ A1000</th></tr><tr><th>b1-08</th><th>b1-08</th></tr><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></table>	F7 ⇒ 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					
F7 ⇒ 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																				







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。)		F7			A1000		備考  ( <div><div></div></div> は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																																											
	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。																																										
直 流 制 動	零速度レベル	b2-01	0.5Hz		b2-01	0.5Hz																																											
	直流制動電流	b2-02	50%		b2-02	50%																																											
	始動時直流制動時間	b2-03	0.00sec		b2-03	0.00sec																																											
	停止時直流制動時間	b2-04	0.50sec		b2-04	0.50sec*	* 制御モードにより異なります。																																										
	磁束補償量	b2-08	0%		b2-08	0%																																											
速 度 サ ー チ	速度サーチ選択 速度サーチ方式選択	b3-01	2		b3-01	0	<table><tr><th colspan="2">F7</th><th colspan="2">⇒</th><th colspan="2">A1000</th></tr><tr><th>b3-01</th><th></th><th>b3-01</th><th></th><th>b3-24</th><th></th></tr><tr><td>0: 無効(速度推定形)</td><td></td><td>0: 無効</td><td></td><td>1: 速度推定形</td><td></td></tr><tr><td>1: 有効(速度推定形)</td><td></td><td>1: 有効</td><td></td><td>1: 速度推定形</td><td></td></tr><tr><td>2: 無効(電流検出形)</td><td></td><td>0: 無効</td><td></td><td>0: 電流検出形</td><td></td></tr><tr><td>3: 有効(電流検出形)</td><td></td><td>1: 有効</td><td></td><td>0: 電流検出形</td><td></td></tr></table>	F7		⇒		A1000		b3-01		b3-01		b3-24		0: 無効(速度推定形)		0: 無効		1: 速度推定形		1: 有効(速度推定形)		1: 有効		1: 速度推定形		2: 無効(電流検出形)		0: 無効		0: 電流検出形		3: 有効(電流検出形)		1: 有効		0: 電流検出形							
	F7		⇒		A1000																																												
	b3-01		b3-01		b3-24																																												
	0: 無効(速度推定形)		0: 無効		1: 速度推定形																																												
	1: 有効(速度推定形)		1: 有効		1: 速度推定形																																												
	2: 無効(電流検出形)		0: 無効		0: 電流検出形																																												
	3: 有効(電流検出形)		1: 有効		0: 電流検出形																																												
	速度サーチ動作電流	b3-02	150%*		b3-02	120%*	* 制御モードを変更すると出荷時設定の値も変更さ れます。																																										
	速度サーチ減速時間	b3-03	2.0sec		b3-03	2.0sec																																											
	速度サーチ待ち時間	b3-05	0.2sec		b3-05	0.2sec																																											
速度サーチ検出補正 ゲイン	b3-10	1.10		b3-10	1.05																																												
回転方向サーチ選択	b3-14	1		b3-14	0*	<table><tr><th colspan="2">F7</th><th colspan="2">⇒</th><th colspan="2">A1000</th></tr><tr><th>b3-14</th><th></th><th colspan="2">b3-14</th><th colspan="2"></th></tr><tr><td>0: 無効</td><td></td><td colspan="2">0: 無効</td><td colspan="2"></td></tr><tr><td>1: 有効</td><td></td><td colspan="2">1: 有効</td><td colspan="2"></td></tr></table> * 制御モードにより異なります。	F7		⇒		A1000		b3-14		b3-14				0: 無効		0: 無効				1: 有効		1: 有効																						
F7		⇒		A1000																																													
b3-14		b3-14																																															
0: 無効		0: 無効																																															
1: 有効		1: 有効																																															
速度サーチリトライ動 作電流レベル	b3-17	150%		b3-17	150%																																												
速度サーチリトライ動 作検出時間	b3-18	0.10sec		b3-18	0.10sec																																												
速度サーチリトライ回 数	b3-19	0		b3-19	3																																												
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																																											
P I D 制 御	PID 制御の選択	b5-01	0		b5-01	0	<table><tr><th colspan="2">F7</th><th colspan="2">⇒</th><th colspan="2">A1000</th></tr><tr><th>b5-01</th><th></th><th colspan="2">b5-01</th><th colspan="2"></th></tr><tr><td>0: 無効</td><td></td><td colspan="2">0: 無効</td><td colspan="2"></td></tr><tr><td>1: 有効 (偏差を D 制御)</td><td></td><td colspan="2">1: 有効 (偏差を D 制御)</td><td colspan="2"></td></tr><tr><td>2: 有効 (フィードバック値を D 制御)</td><td></td><td colspan="2">2: 有効 (フィードバック値を D 制御)</td><td colspan="2"></td></tr><tr><td>3: 有効 (周波数指令＋ PID 出力, 偏差を D 制御)</td><td></td><td colspan="2">3: 有効 (周波数指令＋ PID 出力, 偏差を D 制御)</td><td colspan="2"></td></tr><tr><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><td></td><td colspan="2">4: 有効 (周波数指令＋ PID 出力, フィードバック値 を D 制御)</td><td colspan="2"></td></tr></table>	F7		⇒		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 (周波数指令＋ 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 (周波数指令＋ 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)			
F7		⇒		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 (周波数指令＋ 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 (周波数指令＋ 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)																																															

パラメータ名称 (  は確認が必要な パラメータを示します。)		F7			A1000		備考  (  は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																
P I 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><tr><th colspan="2">F7 ⇒ A1000</th></tr><tr><th>b5-09</th><th>b5-09</th></tr><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></table>	F7 ⇒ A1000		b5-09	b5-09	0: 正特性	0: 正特性	1: 逆特性	1: 逆特性							
	F7 ⇒ 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。															
	PID 出力の逆転選択	b5-11	0		b5-11	0	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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							
	F7 ⇒ 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">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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)
F7 ⇒ 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	0.0Hz		b5-15	0.0Hz																	
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																	
D W E L L 機 能	始動時 DWELL 周波数	b6-01	0.0Hz		b6-01	0.0Hz																
	始動時 DWELL 時間	b6-02	0.0sec		b6-02	0.0sec																
	停止時 DWELL 周波数	b6-03	0.0Hz		b6-03	0.0Hz																
	停止時 DWELL 時間	b6-04	0.0sec		b6-04	0.0sec																



パラメータ名称 (  は確認が必要な パラメータを示します。)		F7			A1000		備考  (  は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									
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									
省エネ 制御	省エネモード選択	b8-01	0		b8-01	0	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ A1000</th></tr><tr><th>b8-01</th><th>b8-01</th></tr><tr><td>0: 省エネ無効</td><td>0: 省エネ無効</td></tr><tr><td>1: 省エネ有効</td><td>1: 省エネ有効</td></tr></table>	F7 ⇒ A1000		b8-01	b8-01	0: 省エネ無効	0: 省エネ無効	1: 省エネ有効	1: 省エネ有効
	F7 ⇒ A1000														
	b8-01	b8-01													
	0: 省エネ無効	0: 省エネ無効													
	1: 省エネ有効	1: 省エネ有効													
	省エネ制御ゲイン	b8-02	0.7		b8-02	0.7									
省エネ制御フィルタ時 定数	b8-03	0.50sec		b8-03	*	* インバータ容量により異なります。									
省エネ係数	b8-04	*		b8-04	*	* インバータ容量により異なります。									
電力検出フィルタの時 定数	b8-05	20ms		b8-05	20ms										
さぐり運転電圧リミッタ	b8-06	0%		b8-06	0%										
ゼロサー ボ	ゼロサーボゲイン	b9-01	5		b9-01	5									
	ゼロサーボ完了幅	b9-02	10		b9-02	10									
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									
	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">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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
F7 ⇒ 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 え周波数	C1-11	0.0Hz		C1-11	0.0Hz										
S 字 特性	加速開始時の S 字特 性時間	C2-01	0.20sec		C2-01	0.20sec									
	加速完了時の S 字特 性時間	C2-02	0.20sec		C2-02	0.20sec									
	減速開始時の S 字特 性時間	C2-03	0.20sec		C2-03	0.20sec									
	減速完了時の S 字特 性時間	C2-04	0.00sec		C2-04	0.00sec									

パラメータ名称 (  は確認が必要な パラメータを示します。)		F7			A1000		備考  (  は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																
スリップ補正	スリップ補正ゲイン	C3-01	0.0		C3-01	1.0*	* 制御モードにより異なります。															
	スリップ補正一次遅れ 時定数	C3-02	2000ms		C3-02	200ms	* 制御モードにより異なります。															
	スリップ補正リミット	C3-03	200%		C3-03	200%																
スリップ補正	回生動作中のスリップ 補正選択	C3-04	0		C3-04	0	<table><tr><th>F7</th><th>⇒</th><th>A1000</th></tr><tr><td>C3-04</td><td></td><td>C3-04</td></tr><tr><td>0:無効</td><td></td><td>0:無効</td></tr><tr><td>1:有効</td><td></td><td>1:有効</td></tr></table>	F7	⇒	A1000	C3-04		C3-04	0:無効		0:無効	1:有効		1:有効			
	F7	⇒	A1000																			
C3-04		C3-04																				
0:無効		0:無効																				
1:有効		1:有効																				
	出力電圧制限動作選 択	C3-05	0		C3-05	0	<table><tr><th>F7</th><th>⇒</th><th>A1000</th></tr><tr><td>C3-05</td><td></td><td>C3-05</td></tr><tr><td>0:無効</td><td></td><td>0:無効</td></tr><tr><td>1:有効</td><td></td><td>1:有効</td></tr></table>	F7	⇒	A1000	C3-05		C3-05	0:無効		0:無効	1:有効		1:有効			
F7	⇒	A1000																				
C3-05		C3-05																				
0:無効		0:無効																				
1:有効		1:有効																				
トルク補償	トルク補償ゲイン	C4-01	1.00		C4-01	1.00*	* 制御モードにより異なります。															
	トルク補償の一次遅 れ時定数	C4-02	200ms		C4-02	200ms*	* 制御モードにより異なります。															
	起動トルク量(正転 用)	C4-03	0.0%		C4-03	0.0%																
	起動トルク量(逆転 用)	C4-04	0.0%		C4-04	0.0%																
	起動トルク時定数	C4-05	10ms		C4-05	10ms																
速度制御(ASR)	速度制御の比例ゲイ ン1	C5-01	20.00*		C5-01	20.00*	* 制御モードにより異なります。 (PG 付きベクトル制御の場合の出荷時設定)															
	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	20.00*		C5-03	20.00*																
	速度制御の積分時間 2	C5-04	0.500sec*		C5-04	0.500sec*																
	速度制御リミット	C5-05	5.0%		C5-05	5.0%																
	速度制御の一次遅れ 時定数	C5-06	0.004sec*		C5-06	0.004sec*	* 制御モードにより異なります。 (PG 付きベクトル制御の場合)															
	速度制御ゲイン切り替 え周波数	C5-07	0.0Hz		C5-07	0.0Hz																
	速度制御積分リミット	C5-08	400%		C5-08	400%																
キャリア周波数	CT/VT 選択	C6-01	0		—	—	F7 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>F7</th><th>⇒</th><th>A1000</th></tr><tr><td>C6-01</td><td></td><td>C6-01</td></tr><tr><td>CT/VT 選択</td><td></td><td>ND/HD 選択</td></tr><tr><td>0:CT(定トルク用途)</td><td></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><td></td></tr></table>	F7	⇒	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)		
	F7	⇒	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 (  は確認が必要な パラメータを示します。)		F7			A1000		備考  (  は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																							
キャリア周波数	キャリア周波数選択	C6-02	1		C6-02	1	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ A1000</th></tr><tr><th>C6-02</th><th>C6-02</th></tr><tr><td>0: 低騒音 PWM</td><td>—</td></tr><tr><td>1: 2.0kHz</td><td>1: 2.0kHz</td></tr><tr><td>2: 5.0kHz</td><td>2: 5.0kHz</td></tr><tr><td>3: 8.0kHz</td><td>3: 8.0kHz</td></tr><tr><td>4: 10.0kHz</td><td>4: 10.0kHz</td></tr><tr><td>5: 12.5kHz</td><td>5: 12.5kHz</td></tr><tr><td>6: 15.0kHz</td><td>6: 15.0kHz</td></tr><tr><td>—</td><td>7~A: SwingPWM</td></tr><tr><td>F: 詳細設定可能</td><td>F: 詳細設定可能</td></tr></table>	F7 ⇒ A1000		C6-02	C6-02	0: 低騒音 PWM	—	1: 2.0kHz	1: 2.0kHz	2: 5.0kHz	2: 5.0kHz	3: 8.0kHz	3: 8.0kHz	4: 10.0kHz	4: 10.0kHz	5: 12.5kHz	5: 12.5kHz	6: 15.0kHz	6: 15.0kHz	—	7~A: SwingPWM	F: 詳細設定可能	F: 詳細設定可能
	F7 ⇒ A1000																												
	C6-02	C6-02																											
	0: 低騒音 PWM	—																											
1: 2.0kHz	1: 2.0kHz																												
2: 5.0kHz	2: 5.0kHz																												
3: 8.0kHz	3: 8.0kHz																												
4: 10.0kHz	4: 10.0kHz																												
5: 12.5kHz	5: 12.5kHz																												
6: 15.0kHz	6: 15.0kHz																												
—	7~A: SwingPWM																												
F: 詳細設定可能	F: 詳細設定可能																												
キャリア周波数上限	C6-03	2.0kHz		C6-03	2.0kHz																								
キャリア周波数下限	C6-04	2.0kHz		C6-04	2.0kHz																								
キャリア周波数比例ゲイン	C6-05	00		C6-05	0																								
周波数指令	周波数指令 1	d1-01	0.00Hz		d1-01	0.00Hz																							
	周波数指令 2	d1-02	0.00Hz		d1-02	0.00Hz																							
	周波数指令 3	d1-03	0.00Hz		d1-03	0.00Hz																							
	周波数指令 4	d1-04	0.00Hz		d1-04	0.00Hz																							
	周波数指令 5	d1-05	0.00Hz		d1-05	0.00Hz																							
	周波数指令 6	d1-06	0.00Hz		d1-06	0.00Hz																							
	周波数指令 7	d1-07	0.00Hz		d1-07	0.00Hz																							
	周波数指令 8	d1-08	0.00Hz		d1-08	0.00Hz																							
	周波数指令 9	d1-09	0.00Hz		d1-09	0.00Hz																							
	周波数指令 10	d1-10	0.00Hz		d1-10	0.00Hz																							
	周波数指令 11	d1-11	0.00Hz		d1-11	0.00Hz																							
	周波数指令 12	d1-12	0.00Hz		d1-12	0.00Hz																							
	周波数指令 13	d1-13	0.00Hz		d1-13	0.00Hz																							
	周波数指令 14	d1-14	0.00Hz		d1-14	0.00Hz																							
	周波数指令 15	d1-15	0.00Hz		d1-15	0.00Hz																							
	周波数指令 16	d1-16	0.00Hz		d1-16	0.00Hz																							
	寸動周波数指令	d1-17	6.00Hz		d1-17	6.00Hz																							
周波数上限・ 下限	周波数指令上限値	d2-01	100.0%		d2-01	100.0%																							
	周波数指令下限値	d2-02	0.0%		d2-02	0.0%																							
	主速指令下限値	d2-03	0.0%		d2-03	0.0%																							
ジャンプ周波数	ジャンプ周波数 1	d3-01	0.0Hz		d3-01	0.0Hz																							
	ジャンプ周波数 2	d3-02	0.0Hz		d3-02	0.0Hz																							
	ジャンプ周波数 3	d3-03	0.0Hz		d3-03	0.0Hz																							
	ジャンプ周波数幅	d3-04	1.0Hz		d3-04	1.0Hz																							

パラメータ名称 (  は確認が必要な パラメータを示します。)		F7			A1000		備考  (  は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																				
周波数指令ホールド	周波数指令のホールド機能選択	d4-01	0		d4-01	0	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ A1000		d4-01	d4-01	0:無効	0:無効	1:有効	1:有効											
	F7 ⇒ A1000																									
	d4-01	d4-01																								
0:無効	0:無効																									
1:有効	1:有効																									
＋スปีドリミット	d4-02	10%		d7-01	0.0%	<table><tr><th colspan="5">F7 ⇒ 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ปีド指令</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ปีド指令</td><td>(設定値)</td><td>45</td><td>設定不要</td><td>－(設定値)</td></tr></table>	F7 ⇒ A1000					H1-01～ H1-06	d4-02	H1-01～ H1-08	d7-01	d7-02	1C: ＋スปีド指令	(設定値)	44	(設定値)	設定不要	1D: －スปีド指令	(設定値)	45	設定不要	－(設定値)
			F7 ⇒ A1000																							
H1-01～ H1-06	d4-02	H1-01～ H1-08	d7-01	d7-02																						
1C: ＋スปีド指令	(設定値)	44	(設定値)	設定不要																						
1D: －スปีド指令	(設定値)	45	設定不要	－(設定値)																						
				d7-02	0.0%																					
トルク制御	トルク制御選択	d5-01	0		d5-01	0	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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											
	F7 ⇒ 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">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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											
F7 ⇒ 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	10%		d5-05	10%																					
速度／トルク制御切り替えタイマ	d5-06	0ms		d5-06	0ms																					
界磁制御	界磁弱めレベル	d6-01	80%		d6-01	80%																				
	界磁周波数	d6-02	0.0Hz		d6-02	0.0Hz																				
	界磁フォーシング機能選択	d6-03	0		d6-03	0	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ A1000</th></tr><tr><td>d6-03</td><td>d6-03</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>	F7 ⇒ A1000		d6-03	d6-03	0:無効	0:無効	1:有効	1:有効											
	F7 ⇒ A1000																									
	d6-03	d6-03																								
0:無効	0:無効																									
1:有効	1:有効																									
界磁フォーシングリミット値	d6-06	400%		d6-06	400%																					

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。)		F7			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> は出荷時設定を示します。)																																				
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	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ A1000</th></tr><tr><th>E1-03</th><th>E1-03</th></tr><tr><td>0: 50Hz 仕様(定トルク特性 1)</td><td>0: 50Hz 仕様(定トルク特性 1)</td></tr><tr><td>1: 60Hz 仕様(定トルク特性 2)</td><td>1: 60Hz 仕様(定トルク特性 2)</td></tr><tr><td>2: 60Hz 仕様(定トルク特性 3), 50 Hz で電圧飽和</td><td>2: 60Hz 仕様(定トルク特性 3), 50 Hz で電圧飽和</td></tr><tr><td>3: 72Hz 仕様(定トルク特性 4), 60 Hz で電圧飽和</td><td>3: 72Hz 仕様(定トルク特性 4), 60 Hz で電圧飽和</td></tr><tr><td>4: 50Hz 仕様(通減トルク特性 1)</td><td>4: 50Hz 仕様(通減トルク特性 1)</td></tr><tr><td>5: 50Hz 仕様(通減トルク特性 2)</td><td>5: 50Hz 仕様(通減トルク特性 2)</td></tr><tr><td>6: 60Hz 仕様(通減トルク特性 3)</td><td>6: 60Hz 仕様(通減トルク特性 3)</td></tr><tr><td>7: 60Hz 仕様(通減トルク特性 4)</td><td>7: 60Hz 仕様(通減トルク特性 4)</td></tr><tr><td>8: 50 Hz 仕様(高始動トルク 1)</td><td>8: 50 Hz 仕様(高始動トルク 1)</td></tr><tr><td>9: 50 Hz 仕様(高始動トルク 2)</td><td>9: 50 Hz 仕様(高始動トルク 2)</td></tr><tr><td>A: 60 Hz 仕様(高始動トルク 3)</td><td>A: 60 Hz 仕様(高始動トルク 3)</td></tr><tr><td>B: 60 Hz 仕様(高始動トルク 4)</td><td>B: 60 Hz 仕様(高始動トルク 4)</td></tr><tr><td>C: 90 Hz 仕様, 60Hz で電圧飽和</td><td>C: 90 Hz 仕様, 60Hz で電圧飽和</td></tr><tr><td>D: 120Hz 仕様, 60Hz で電圧飽和</td><td>D: 120Hz 仕様, 60Hz で電圧飽和</td></tr><tr><td>E: 180Hz 仕様, 60Hz で電圧飽和</td><td>E: 180Hz 仕様, 60Hz で電圧飽和</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>	F7 ⇒ A1000		E1-03	E1-03	0: 50Hz 仕様(定トルク特性 1)	0: 50Hz 仕様(定トルク特性 1)	1: 60Hz 仕様(定トルク特性 2)	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	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	3: 72Hz 仕様(定トルク特性 4), 60 Hz で電圧飽和	4: 50Hz 仕様(通減トルク特性 1)	4: 50Hz 仕様(通減トルク特性 1)	5: 50Hz 仕様(通減トルク特性 2)	5: 50Hz 仕様(通減トルク特性 2)	6: 60Hz 仕様(通減トルク特性 3)	6: 60Hz 仕様(通減トルク特性 3)	7: 60Hz 仕様(通減トルク特性 4)	7: 60Hz 仕様(通減トルク特性 4)	8: 50 Hz 仕様(高始動トルク 1)	8: 50 Hz 仕様(高始動トルク 1)	9: 50 Hz 仕様(高始動トルク 2)	9: 50 Hz 仕様(高始動トルク 2)	A: 60 Hz 仕様(高始動トルク 3)	A: 60 Hz 仕様(高始動トルク 3)	B: 60 Hz 仕様(高始動トルク 4)	B: 60 Hz 仕様(高始動トルク 4)	C: 90 Hz 仕様, 60Hz で電圧飽和	C: 90 Hz 仕様, 60Hz で電圧飽和	D: 120Hz 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	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
	F7 ⇒ A1000																																										
	E1-03	E1-03																																									
	0: 50Hz 仕様(定トルク特性 1)	0: 50Hz 仕様(定トルク特性 1)																																									
	1: 60Hz 仕様(定トルク特性 2)	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	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	3: 72Hz 仕様(定トルク特性 4), 60 Hz で電圧飽和																																									
	4: 50Hz 仕様(通減トルク特性 1)	4: 50Hz 仕様(通減トルク特性 1)																																									
	5: 50Hz 仕様(通減トルク特性 2)	5: 50Hz 仕様(通減トルク特性 2)																																									
	6: 60Hz 仕様(通減トルク特性 3)	6: 60Hz 仕様(通減トルク特性 3)																																									
	7: 60Hz 仕様(通減トルク特性 4)	7: 60Hz 仕様(通減トルク特性 4)																																									
	8: 50 Hz 仕様(高始動トルク 1)	8: 50 Hz 仕様(高始動トルク 1)																																									
9: 50 Hz 仕様(高始動トルク 2)	9: 50 Hz 仕様(高始動トルク 2)																																										
A: 60 Hz 仕様(高始動トルク 3)	A: 60 Hz 仕様(高始動トルク 3)																																										
B: 60 Hz 仕様(高始動トルク 4)	B: 60 Hz 仕様(高始動トルク 4)																																										
C: 90 Hz 仕様, 60Hz で電圧飽和	C: 90 Hz 仕様, 60Hz で電圧飽和																																										
D: 120Hz 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	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																																										
最高出力周波数	E1-04	60.0Hz*		E1-04	60.0Hz*	* 制御モードと V/f パターンにより異なります。																																					
最大電圧	E1-05	200.0V*		E1-05	200.0V*	* 制御モードと V/f パターンにより異なります。 400V 級はこの値の 2 倍になります。																																					
ベース周波数	E1-06	60.0Hz*		E1-06	60.0Hz*	* 制御モードと V/f パターンにより異なります。																																					
中間出力周波数	E1-07	3.0Hz*		E1-07	3.0Hz*	* 制御モードと V/f パターンにより異なります。																																					
中間出力周波数電圧	E1-08	15.0V*		E1-08	11.0V*	* 制御モードと V/f パターンにより異なります。 400V 級はこの値の 2 倍になります。																																					
最低出力周波数	E1-09	1.5Hz*		E1-09	0.5Hz*	* 制御モードと V/f パターンにより異なります。																																					
最低出力周波数電圧	E1-10	9.0V*		E1-10	2.0V*	* 制御モードと V/f パターンにより異なります。 400V 級はこの値の 2 倍になります。																																					
中間出力周波数 2	E1-11	0.0Hz		E1-11	0.0Hz																																						
中間出力周波数電圧 2	E1-12	0.0V		E1-12	0.0V																																						
ベース電圧	E1-13	0.0V		E1-13	0.0V																																						
モ ー タ 定 数	モータ定格電流	E2-01	*		E2-01	*	* インバータ容量により異なります。																																				
	モータ定格スリップ	E2-02	*		E2-02	*	* インバータ容量により異なります。																																				
	モータ無負荷電流	E2-03	*		E2-03	*	* インバータ容量により異なります。																																				
	モータ極数	E2-04	4 極		E2-04	4 極																																					
	モータ線間抵抗	E2-05	*		E2-05	*	* インバータ容量により異なります。																																				
	モータ漏れインダク タンス	E2-06	*		E2-06	*	* インバータ容量により異なります。																																				

パラメータ名称 (  は確認が必要な パラメータを示します。)		F7			A1000		備考  (  は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													
モータ定数	モータ鉄心飽和係数 1	E2-07	0.50		E2-07	0.50													
	モータ鉄心飽和係数 2	E2-08	0.75		E2-08	0.75													
	モータのメカニカルロス	E2-09	0.0%		E2-09	0.0%													
	トルク補償のモータ鉄損	E2-10	*		E2-10	*	* インバータ容量により異なります。												
	モータ定格容量	E2-11	*		E2-11	*	* インバータ容量により異なります。												
モータ2の V／f 特性	モータ2 の制御モード 選択	E3-01	0		E3-01	0	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ A1000</th></tr><tr><th>E3-01</th><th>E3-01</th></tr><tr><td>0:PG なし V/f</td><td>0:PG なし V/f</td></tr><tr><td>1:PG 付き V/f</td><td>1:PG 付き V/f</td></tr><tr><td>2:PG なしベクトル</td><td>2:PG なしベクトル</td></tr><tr><td>3:PG 付きベクトル</td><td>3:PG 付きベクトル</td></tr></table>	F7 ⇒ A1000		E3-01	E3-01	0:PG なし V/f	0:PG なし V/f	1:PG 付き V/f	1:PG 付き V/f	2:PG なしベクトル	2:PG なしベクトル	3:PG 付きベクトル	3:PG 付きベクトル
	F7 ⇒ A1000																		
	E3-01	E3-01																	
	0:PG なし V/f	0:PG なし V/f																	
	1:PG 付き V/f	1:PG 付き V/f																	
	2:PG なしベクトル	2:PG なしベクトル																	
	3:PG 付きベクトル	3:PG 付きベクトル																	
	モータ2 の最高出力 周波数	E3-02	60.0Hz*		E3-04	60.0Hz*	* 制御モードにより異なります。												
モータ2 の最大電圧	E3-03	200.0V*		E3-05	200.0V*	* 制御モードにより異なります。 400V 級はこの値の 2 倍になります。													
モータ2 のベース周波 数	E3-04	60.0Hz*		E3-06	60.0Hz*	* 制御モードにより異なります。													
モータ2 の中間出力 周波数	E3-05	3.0Hz*		E3-07	3.0Hz*	* 制御モードにより異なります。													
モータ2 の中間出力 周波数電圧	E3-06	15.0V*		E3-08	11.0V*	* 制御モードにより異なります。 400V 級はこの値の 2 倍になります。													
モータ2 の最低出力 周波数	E3-07	1.5Hz*		E3-09	0.5Hz*	* 制御モードにより異なります。													
モータ2 の最低出力 周波数電圧	E3-08	9.0V*		E3-10	2.0V*	* 制御モードにより異なります。 400V 級はこの値の 2 倍になります。													
モータ2定数	モータ2 の定格電流	E4-01	*		E4-01	*	* インバータ容量により異なります。												
	モータ2 の定格スリッ プ	E4-02	*		E4-02	*	* インバータ容量により異なります。												
	モータ2 の無負荷電 流	E4-03	*		E4-03	*	* インバータ容量により異なります。												
	モータ2 極数	E4-04	4 極		E4-04	4 極													
	モータ2 の線間抵抗	E4-05	*		E4-05	*	* インバータ容量により異なります。												
	モータ2 の漏れインダ クタンス	E4-06	*		E4-06	*	* インバータ容量により異なります。												
	モータ2 のモータ定格 容量	E4-07	*		E4-11	*	* インバータ容量により異なります。												
PG 速度制 御カード	PG 定数	F1-01	600		F1-01	600													
	PG 断線検出時の動 作選択	F1-02	1		F1-02	1	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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
F7 ⇒ 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																		



パラメータ名称 (  は確認が必要な パラメータを示します。)		F7			A1000		備考 (  は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													
PG速度制御カード	過速度発生時の動作 選択	F1-03	1		F1-03	1	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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
	F7 ⇒ 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">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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
	F7 ⇒ 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	0		F1-05	0	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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					
F7 ⇒ 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																		
PG 出力分周比	F1-06	1		F1-06	1	PG-B2 使用時有効です。													
加減速中の積分動作 選択	F1-07	0		C5-12	0	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ A1000</th></tr><tr><th>F1-07</th><th>C5-12</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>	F7 ⇒ A1000		F1-07	C5-12	0: 無効	0: 無効	1: 有効	1: 有効					
F7 ⇒ A1000																			
F1-07	C5-12																		
0: 無効	0: 無効																		
1: 有効	1: 有効																		
過速度検出レベル	F1-08	115%		F1-08	115%														
過速度検出時間	F1-09	1.0sec		F1-09	1.0sec														
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 ギヤ歯数 1	F1-12	0		F1-12	0														
PG ギア歯数 2	F1-13	0		F1-13	0														
PG 断線検出時間	F1-14	2.0sec		F1-14	2.0sec														
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">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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				
F7 ⇒ 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>		F7			A1000		備考  ( <div><div></div>は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																																																									
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	<div>* 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)</div> <table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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																												
	F7 ⇒ 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	2		F4-01	102	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ 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:周波数指令</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 2 次電流(Iq)</td><td>601:モータ 2 次電流(Iq)</td></tr><tr><td>19:モータ励磁電流(Id)</td><td>602:モータ励磁電流(Id)</td></tr><tr><td>20:ソフトスタート後の出力 周波数</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:フィードバック制御(ASR) の出力(フィルタなし)</td><td>625:フィードバック制御(ASR) の出力(フィルタなし)</td></tr><tr><td>45:フィードフォワード制御の 出力</td><td>626:フィードフォワード制御 の出力</td></tr></table>	F7 ⇒ A1000		F4-01 , F4-03, H4-01, H4-04, o1-01	F4-01 , F4-03, H4-01, H4-04, o1-01	01:周波数指令	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 2 次電流(Iq)	601:モータ 2 次電流(Iq)	19:モータ励磁電流(Id)	602:モータ励磁電流(Id)	20:ソフトスタート後の出力 周波数	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:フィードバック制御(ASR) の出力(フィルタなし)	625:フィードバック制御(ASR) の出力(フィルタなし)	45:フィードフォワード制御の 出力	626:フィードフォワード制御 の出力
	F7 ⇒ A1000																																																														
	F4-01 , F4-03, H4-01, H4-04, o1-01	F4-01 , F4-03, H4-01, H4-04, o1-01																																																													
	01:周波数指令	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 2 次電流(Iq)	601:モータ 2 次電流(Iq)																																																														
19:モータ励磁電流(Id)	602:モータ励磁電流(Id)																																																														
20:ソフトスタート後の出力 周波数	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:フィードバック制御(ASR) の出力(フィルタなし)	625:フィードバック制御(ASR) の出力(フィルタなし)																																																														
45:フィードフォワード制御の 出力	626:フィードフォワード制御 の出力																																																														
	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。 F7 パラメータ“F4-02”×100 で設定してください。																																																								
	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																																																								
	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。 F7 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%																																																									

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。)		F7			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> は出荷時設定を示します。)																													
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">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ A1000		F4-07	F4-07	0: 0～10V	0: 0～10V	1:-10～+10V	1:-10～+10V																					
	F7 ⇒ 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">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ A1000		F4-08	F4-08	0: 0～10V	0: 0～10V	1:-10～+10V	1:-10～+10V																						
F7 ⇒ 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*	* 30 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">F7 ⇒ A1000</th></tr><tr><th colspan="2">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>	F7 ⇒ A1000		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
F7 ⇒ A1000																																				
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																																		
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">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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																	
	F7 ⇒ 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">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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																						
F7 ⇒ 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																																			

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。)		F7			A1000		備考  ( <div><div></div></div> は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">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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																																																								
	F7 ⇒ 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 トレースサンプリング	F6-04	0		—	—	A1000 ではパラメータがありません。設定不要です。																																																																					
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">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ A1000		F6-06	F6-06	0: 無効	0: 無効	1: 有効	1: 有効																																																													
F7 ⇒ 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。																																																																					
SI-T WDT エラー選択	F6-08	1		—	—	MECHATROLINK は準備中のため未対応です。																																																																					
SI-T BUS エラー検出 回数	F6-09	2		—	—																																																																						
多機能 接点入力	端子 S1 の機能選択	—	—		H1-01*	40  この設定で 使用してくだ さい。	* F7 は固定入力, A1000 は多機能入力 <table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ A1000</th></tr><tr><th>H1-01～H1-06</th><th>H1-01～H1-08</th></tr><tr><td>0: 3 ワイヤセンス</td><td>0: 3 ワイヤセンス</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 <div><div>b1-15</div><div>b1-16</div></div><div>3: オプションカード3: オプションカード</div></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>D: PG 付 V/f 速度制御なし</td><td>D: PG 付 V/f 速度制御なし</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>16: モータ切り替え指令</td><td>16: モータ切り替え指令</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><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></table> (次ページへ続く)	F7 ⇒ A1000		H1-01～H1-06	H1-01～H1-08	0: 3 ワイヤセンス	0: 3 ワイヤセンス	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 <div><div>b1-15</div><div>b1-16</div></div> <div>3: オプションカード3: オプションカード</div>	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	D: PG 付 V/f 速度制御なし	D: PG 付 V/f 速度制御なし	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)	16: モータ切り替え指令	16: モータ切り替え指令	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	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)
	F7 ⇒ A1000																																																																										
	H1-01～H1-06	H1-01～H1-08																																																																									
	0: 3 ワイヤセンス	0: 3 ワイヤセンス																																																																									
	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 <div><div>b1-15</div><div>b1-16</div></div> <div>3: オプションカード3: オプションカード</div>																																																																										
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																																																																										
D: PG 付 V/f 速度制御なし	D: PG 付 V/f 速度制御なし																																																																										
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)																																																																										
16: モータ切り替え指令	16: モータ切り替え指令																																																																										
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																																																																										
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)																																																																										
端子 S2 の機能選択	—	—		H1-02*	41  この設定で 使用してくだ さい。																																																																						
端子 S3 の機能選択	H1-01	24		H1-03	24																																																																						
端子 S4 の機能選択	H1-02	14		H1-04	14																																																																						

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。)		F7			A1000		備考  ( <div><div></div></div> は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 S5 の機能選択	H1-03	3(0)		H1-05	3(0)	(前ページより続き) <table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ A1000</th></tr><tr><th>H1-01~H1-06</th><th>H1-01~H1-08</th></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>60:直流制動指令</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>63:界磁弱め指令</td><td>63:界磁弱め指令</td></tr><tr><td>64:外部サーチ指令 3</td><td>9:ベースブロック指令(b 接点)</td></tr><tr><td>65:KEB 指令 (b 接点)</td><td>65:KEB 指令 1(b 接点)</td></tr><tr><td>66:KEB 指令 (a 接点)</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>68:ハイスリップ制動</td><td>68:ハイスリップ制動</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>72:ゼロサーチ指令</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>	F7 ⇒ A1000		H1-01~H1-06	H1-01~H1-08	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	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	63:界磁弱め指令	63:界磁弱め指令	64:外部サーチ指令 3	9:ベースブロック指令(b 接点)	65:KEB 指令 (b 接点)	65:KEB 指令 1(b 接点)	66:KEB 指令 (a 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	68:ハイスリップ制動	68:ハイスリップ制動	—	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	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
	F7 ⇒ A1000																																																																																																										
	H1-01~H1-06	H1-01~H1-08																																																																																																									
	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	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																																																																																																										
63:界磁弱め指令	63:界磁弱め指令																																																																																																										
64:外部サーチ指令 3	9:ベースブロック指令(b 接点)																																																																																																										
65:KEB 指令 (b 接点)	65:KEB 指令 1(b 接点)																																																																																																										
66:KEB 指令 (a 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																																																																																																										
68:ハイスリップ制動	68:ハイスリップ制動																																																																																																										
—	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	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 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	8(6)		H1-08	8																																																																																																					

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。)		F7			A1000		備考  ( <div><div></div></div> は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">F7 ⇒ 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: 周波数一致 1</td><td>2: 周波数一致 1</td></tr><tr><td>3: 任意周波数一致 1</td><td>3: 任意周波数一致 1</td></tr><tr><td>4: 周波数検出 1</td><td>4: 周波数検出 1</td></tr><tr><td>5: 周波数検出 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</td><td>8: ベースブロック中 (a 接点)</td></tr><tr><td>9: 周波数指令選択状態</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: 周波数指令喪失中</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: 周波数一致 2</td><td>13: 周波数一致 2</td></tr><tr><td>14: 任意周波数一致 2</td><td>14: 任意周波数一致 2</td></tr><tr><td>15: 周波数検出 3</td><td>15: 周波数検出 3</td></tr><tr><td>16: 周波数検出 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>1C: モータ選択</td><td>1C: モータ選択</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>—</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>33: ゼロサーボ完了</td><td>33: ゼロサーボ完了</td></tr><tr><td>36: 周波数検出 5</td><td>5: 周波数検出 2 (L4-07=0 で使用時)</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>—</td><td>39: 積算電力パルス出力</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</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>61: 磁極検出完了</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>	F7 ⇒ A1000		H2-01~H2-03	H2-01~H2-03	0: 運転中	0: 運転中	1: 零速	1: 零速	2: 周波数一致 1	2: 周波数一致 1	3: 任意周波数一致 1	3: 任意周波数一致 1	4: 周波数検出 1	4: 周波数検出 1	5: 周波数検出 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	8: ベースブロック中 (a 接点)	9: 周波数指令選択状態	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: 周波数指令喪失中	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: 周波数一致 2	13: 周波数一致 2	14: 任意周波数一致 2	14: 任意周波数一致 2	15: 周波数検出 3	15: 周波数検出 3	16: 周波数検出 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)	1C: モータ選択	1C: モータ選択	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	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	33: ゼロサーボ完了	36: 周波数検出 5	5: 周波数検出 2 (L4-07=0 で使用時)	37: 運転中 2	37: 周波数出力中	—	38: Drive Enable 中	—	39: 積算電力パルス出力	—	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	—	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	—	61: 磁極検出完了	—	90~92: DriveWorksEZ デジタル出力 1~3	—	100~192: 0~92 の反転出力
	F7 ⇒ A1000																																																																																																																												
	H2-01~H2-03	H2-01~H2-03																																																																																																																											
0: 運転中	0: 運転中																																																																																																																												
1: 零速	1: 零速																																																																																																																												
2: 周波数一致 1	2: 周波数一致 1																																																																																																																												
3: 任意周波数一致 1	3: 任意周波数一致 1																																																																																																																												
4: 周波数検出 1	4: 周波数検出 1																																																																																																																												
5: 周波数検出 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	8: ベースブロック中 (a 接点)																																																																																																																												
9: 周波数指令選択状態	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: 周波数指令喪失中	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: 周波数一致 2	13: 周波数一致 2																																																																																																																												
14: 任意周波数一致 2	14: 任意周波数一致 2																																																																																																																												
15: 周波数検出 3	15: 周波数検出 3																																																																																																																												
16: 周波数検出 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)																																																																																																																												
1C: モータ選択	1C: モータ選択																																																																																																																												
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																																																																																																																												
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	33: ゼロサーボ完了																																																																																																																												
36: 周波数検出 5	5: 周波数検出 2 (L4-07=0 で使用時)																																																																																																																												
37: 運転中 2	37: 周波数出力中																																																																																																																												
—	38: Drive Enable 中																																																																																																																												
—	39: 積算電力パルス出力																																																																																																																												
—	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																																																																																																																												
—	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																																																																																																																												
—	61: 磁極検出完了																																																																																																																												
—	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>は確認が必要な パラメータを示します。)</div>		F7			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>は出荷時設定を示します。)</div>																																																					
アナログ入力	周波数指令端子 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">F7 ⇒ A1000</th></tr><tr><th>H3-01</th><th>H3-01</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></table>	F7 ⇒ A1000		H3-01	H3-01	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)																																													
	F7 ⇒ A1000																																																											
	H3-01	H3-01																																																										
	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)																																																										
	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。																																																					
	周波数指令端子 A1 入力ゲイン	H3-02	100.0%		H3-03	100.0%																																																						
F2-02					100.0%	アナログ指令カードのゲイン アナログ入力オプションカード使用時に設定してください。																																																						
周波数指令端子 A1 入力バイアス	H3-03	0.0%		H3-04	0.0%																																																							
				F2-03	0.0%	アナログ指令カードのバイアス アナログ入力オプションカード使用時に設定してください。																																																						
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">F7 ⇒ A1000</th></tr><tr><th>H3-04</th><th>H3-05</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></table>	F7 ⇒ A1000		H3-04	H3-05	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)																																														
F7 ⇒ A1000																																																												
H3-04	H3-05																																																											
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)																																																											
多機能アナログ入力 端子 A3 機能選択	H3-05	2		H3-06	2	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ 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: 周波数ゲイン</td><td>1: 周波数ゲイン</td></tr><tr><td>2: 補助周波数指令 1</td><td>2: 補助周波数指令</td></tr><tr><td>3: 補助周波数指令 2</td><td>3: 3 速目アナログ周波数指令</td></tr><tr><td>4: 出力電圧バイアス</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>6: 直流制動電流</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>8: 運転中ストール防止レベル</td><td>8: 運転中ストール防止レベル</td></tr><tr><td>9: 出力周波数下限レベル</td><td>9: 出力周波数下限レベル</td></tr><tr><td>A: ジャンプ周波数</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: 周波数バイアス 2</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: 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: 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>	F7 ⇒ 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: 周波数ゲイン	1: 周波数ゲイン	2: 補助周波数指令 1	2: 補助周波数指令	3: 補助周波数指令 2	3: 3 速目アナログ周波数指令	4: 出力電圧バイアス	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	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	8: 運転中ストール防止レベル	9: 出力周波数下限レベル	9: 出力周波数下限レベル	A: ジャンプ周波数	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: 周波数バイアス 2	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: 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: スルーモード	—	30～32: DriveWorksEZ 用 アナログ入力 1～3
F7 ⇒ 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: 周波数ゲイン	1: 周波数ゲイン																																																											
2: 補助周波数指令 1	2: 補助周波数指令																																																											
3: 補助周波数指令 2	3: 3 速目アナログ周波数指令																																																											
4: 出力電圧バイアス	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	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	8: 運転中ストール防止レベル																																																											
9: 出力周波数下限レベル	9: 出力周波数下限レベル																																																											
A: ジャンプ周波数	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: 周波数バイアス 2	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: 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: スルーモード																																																											
—	30～32: DriveWorksEZ 用 アナログ入力 1～3																																																											
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%																																																							

パラメータ名称 (  は確認が必要な パラメータを示します。)		F7			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	(  は出荷時設定を示します。)																	
アナログ 入力	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">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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					
	F7 ⇒ 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	0	<table><tr><th colspan="6">F7 ⇒ 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>F7 の H3-05 設定値</td></tr></table>	F7 ⇒ A1000						H3-09	H3-05	H3-13	H3-02	H3-10	H3-06	2	≠0 ≠2	0 1	0 2	2 0	F7 の H3-05 設定値
F7 ⇒ A1000																								
H3-09	H3-05	H3-13	H3-02	H3-10	H3-06																			
2	≠0 ≠2	0 1	0 2	2 0	F7 の H3-05 設定値																			
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	2*		H4-01	102*	* 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。 F7 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																	
	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。 F7 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">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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									
F7 ⇒ 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																							
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">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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										
F7 ⇒ 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																							



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。)		F7			A1000		備考 ( <div><div></div></div> は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																							
MEMOBUS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">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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
	F7 ⇒ 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">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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													
F7 ⇒ 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">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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											
F7 ⇒ 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">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ A1000		H5-05	H5-05	0: 無効	0: 無効	1: 有効	1: 有効															
F7 ⇒ 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">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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)															
F7 ⇒ 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)																												
MEMOBUS レジスタ 0025H の単位選択	H5-10	0		H5-10	0	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ A1000</th></tr><tr><th>H5-10</th><th>H5-10</th></tr><tr><td>0: 0.1V 単位</td><td>0: 0.1V 単位</td></tr><tr><td>1: 1V 単位</td><td>1: 1V 単位</td></tr></table>	F7 ⇒ A1000		H5-10	H5-10	0: 0.1V 単位	0: 0.1V 単位	1: 1V 単位	1: 1V 単位															
F7 ⇒ A1000																													
H5-10	H5-10																												
0: 0.1V 単位	0: 0.1V 単位																												
1: 1V 単位	1: 1V 単位																												
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">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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										
	F7 ⇒ 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																												
	パルス列入力スケールリング	H6-02	1440Hz		H6-02	1440Hz																							

パラメータ名称 (  は確認が必要な パラメータを示します。)		F7			A1000		備考 (  は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">F7 ⇒ A1000</th></tr><tr><th>H6-06</th><th>H6-06</th></tr><tr><td>01: 周波数指令</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出力周波数</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>	F7 ⇒ A1000		H6-06	H6-06	01: 周波数指令	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出力周波数	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
	F7 ⇒ A1000																						
H6-06	H6-06																						
01: 周波数指令	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出力周波数	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	1		L1-01	1*	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ 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>1: 汎用モータの保護</td><td>1: 汎用モータの保護</td></tr><tr><td>2: インバータ専用モータの保護</td><td>2: インバータ専用モータの保護</td></tr><tr><td>3: ベクトル専用モータの保護</td><td>3: ベクトル専用モータの保護</td></tr><tr><td></td><td>4: PM モータ(通減トルク用)の保護</td></tr><tr><td></td><td>5: PM モータ(定トルク用)の保護</td></tr></table> <p>* 制御モードにより異なります。</p>	F7 ⇒ A1000		L1-01	L1-01	0: 無効	0: 無効	1: 汎用モータの保護	1: 汎用モータの保護	2: インバータ専用モータの保護	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	3: ベクトル専用モータの保護		4: PM モータ(通減トルク用)の保護		5: PM モータ(定トルク用)の保護
	F7 ⇒ A1000																						
	L1-01	L1-01																					
	0: 無効	0: 無効																					
	1: 汎用モータの保護	1: 汎用モータの保護																					
2: インバータ専用モータの保護	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	3: ベクトル専用モータの保護																						
	4: PM モータ(通減トルク用)の保護																						
	5: PM モータ(定トルク用)の保護																						
モータ保護動作時間	L1-02	1.0min		L1-02	1.0min																		
モータ過熱時のアラーム動作選択	L1-03	3		L1-03	3	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ A1000</th></tr><tr><th>L1-03</th><th>L1-03</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>	F7 ⇒ A1000		L1-03	L1-03	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					
F7 ⇒ A1000																							
L1-03	L1-03																						
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																						
モータ過熱動作選択	L1-04	1		L1-04	1	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ A1000</th></tr><tr><th>L1-04</th><th>L1-04</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></table>	F7 ⇒ A1000		L1-04	L1-04	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							
F7 ⇒ A1000																							
L1-04	L1-04																						
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																						
モータ温度入力フィルタ時定数	L1-05	0.20sec		L1-05	0.20sec																		
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">F7 ⇒ 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></td><td>3: KEB 動作</td></tr><tr><td></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>	F7 ⇒ 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		4: CPU 動作中 KEB 有効		5: 瞬停検出時 KEB 減速停止
F7 ⇒ 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																						
	4: CPU 動作中 KEB 有効																						
	5: 瞬停検出時 KEB 減速停止																						


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。)		F7			A1000		備考  ( <div><div></div></div> は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																
瞬時停電処理	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。															
	電圧復帰時間	L2-04	*		L2-04	*	* 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	0.0sec		L2-06	0.0sec	KEB 中の減速時間を設定します。															
	瞬停戻り時間	L2-07	0.0sec		L2-07	0.0sec																
	KEB 開始時周波数低下ゲイン	L2-08	100%		L2-08	100%																
ストール防止機能	加速中ストール防止機能選択	L3-01	1		L3-01	1	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ A1000</th></tr><tr><th>L3-01</th><th>L3-01</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: 最適調整</td><td>2: 最適調整</td></tr></table>	F7 ⇒ A1000		L3-01	L3-01	0: 無効	0: 無効	1: 有効	1: 有効	2: 最適調整	2: 最適調整					
	F7 ⇒ A1000																					
	L3-01	L3-01																				
	0: 無効	0: 無効																				
	1: 有効	1: 有効																				
	2: 最適調整	2: 最適調整																				
	加速中ストール防止レベル	L3-02	150%		L3-02	150%*	* L8-38 設定により上限値が異なります。															
	加速中ストール防止リミット	L3-03	50%		L3-03	50%																
減速中ストール防止機能選択	L3-04	1		L3-04	1	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ A1000</th></tr><tr><th>L3-04</th><th>L3-04</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: 最適調整</td><td>2: 最適調整</td></tr><tr><td>3: 有効 (制動抵抗器付き)</td><td>3: 有効 (制動抵抗器付き)</td></tr><tr><td></td><td>4: 過励磁制動</td></tr><tr><td></td><td>5: 過励磁減速 2</td></tr></table>	F7 ⇒ A1000		L3-04	L3-04	0: 無効	0: 無効	1: 有効	1: 有効	2: 最適調整	2: 最適調整	3: 有効 (制動抵抗器付き)	3: 有効 (制動抵抗器付き)		4: 過励磁制動		5: 過励磁減速 2
F7 ⇒ A1000																						
L3-04	L3-04																					
0: 無効	0: 無効																					
1: 有効	1: 有効																					
2: 最適調整	2: 最適調整																					
3: 有効 (制動抵抗器付き)	3: 有効 (制動抵抗器付き)																					
	4: 過励磁制動																					
	5: 過励磁減速 2																					
運転中ストール防止機能選択	L3-05	1		L3-05	1	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ A1000</th></tr><tr><th>L3-05</th><th>L3-05</th></tr><tr><td>0: 無効</td><td>0: 無効</td></tr><tr><td>1: 有効(減速時間 1)</td><td>1: 有効(減速時間 1)</td></tr><tr><td>2: 有効(減速時間 2)</td><td>2: 有効(減速時間 2)</td></tr></table>	F7 ⇒ A1000		L3-05	L3-05	0: 無効	0: 無効	1: 有効(減速時間 1)	1: 有効(減速時間 1)	2: 有効(減速時間 2)	2: 有効(減速時間 2)						
F7 ⇒ A1000																						
L3-05	L3-05																					
0: 無効	0: 無効																					
1: 有効(減速時間 1)	1: 有効(減速時間 1)																					
2: 有効(減速時間 2)	2: 有効(減速時間 2)																					
運転中ストール防止レベル	L3-06	150%		L3-06	150%*	* L8-38 設定により上限値が異なります。																
過電圧抑制機能選択	L3-11	0		L3-11	0	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ A1000		L3-11	L3-11	0: 無効	0: 無効	1: 有効	1: 有効								
F7 ⇒ A1000																						
L3-11	L3-11																					
0: 無効	0: 無効																					
1: 有効	1: 有効																					
過電圧抑制電圧レベル [A1000: 過電圧抑制及び減速ストール時目標主回路電圧]	L3-12	380V*		L3-17	370V*	* 400V 級はこの値の 2 倍になります。																

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。)		F7			A1000		備考  ( <div><div></div></div> は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																							
周波数検出	周波数検出レベル	L4-01	0.0Hz		L4-01	0.0Hz																							
	周波数検出幅	L4-02	2.0Hz		L4-02	2.0Hz																							
	周波数検出レベル (+／－片側検出)	L4-03	0.0Hz		L4-03	0.0Hz																							
	周波数検出幅 (+／－片側検出)	L4-04	2.0Hz		L4-04	2.0Hz																							
	周波数指令喪失時の 動作選択	L4-05	0		L4-05	0	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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														
F7 ⇒ 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">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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														
F7 ⇒ 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">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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
	F7 ⇒ 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。)		F7			A1000		備考  ( <div><div></div></div> は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	200%		L7-01	200%														
	逆転側電動状態トル クリミット	L7-02	200%		L7-02	200%														
	正転側回生状態トル クリミット	L7-03	200%		L7-03	200%														
	逆転側回生状態トル クリミット	L7-04	200%		L7-04	200%														
	トルクリミットの積分時 定数	L7-06	200ms		L7-06	200ms														
	加減速中のトルクリミ ットの制御方法選択	L7-07	0		L7-07	0	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ A1000</th></tr><tr><th>L7-07</th><th>L7-07</th></tr><tr><td>0: 比例制御</td><td>0: 比例制御</td></tr><tr><td>1: 積分制御</td><td>1: 積分制御</td></tr></table>	F7 ⇒ A1000		L7-07	L7-07	0: 比例制御	0: 比例制御	1: 積分制御	1: 積分制御					
F7 ⇒ A1000																				
L7-07	L7-07																			
0: 比例制御	0: 比例制御																			
1: 積分制御	1: 積分制御																			
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">F7 ⇒ 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。	F7 ⇒ 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)					
	F7 ⇒ 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">F7 ⇒ 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: 周波数逡減で 運転継続</td></tr></table>	F7 ⇒ 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: 周波数逡減で 運転継続
F7 ⇒ 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: 周波数逡減で 運転継続																			
入力欠相保護の選択	L8-05	0		L8-05	0	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ A1000		L8-05	L8-05	0: 無効	0: 無効	1: 有効	1: 有効						
F7 ⇒ 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">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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				
F7 ⇒ 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																			
地絡保護の選択	L8-09	1		L8-09	1	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ A1000		L8-09	L8-09	0: 無効	0: 無効	1: 有効	1: 有効						
F7 ⇒ A1000																				
L8-09	L8-09																			
0: 無効	0: 無効																			
1: 有効	1: 有効																			

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。)		F7			A1000		備考  ( <div><div></div></div> は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	冷却ファン制御の選 択	L8-10	0		L8-10	0	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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
	F7 ⇒ 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ィ レイ時間	L8-11	60sec		L8-11	60sec										
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">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ A1000		L8-15	L8-15	0: 無効	0: 無効	1: 有効	1: 有効	
F7 ⇒ A1000															
L8-15	L8-15														
0: 無効	0: 無効														
1: 有効	1: 有効														
ソフトウェア電流リミッ ト	L8-18	1		L8-18	1	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ A1000</th></tr><tr><th>L8-18</th><th>L8-18</th></tr><tr><td>0: 無効</td><td>0: ソフト CLA 無効</td></tr><tr><td>1: 有効</td><td>1: ソフト CLA 有効</td></tr></table>	F7 ⇒ A1000		L8-18	L8-18	0: 無効	0: ソフト CLA 無効	1: 有効	1: ソフト CLA 有効	
F7 ⇒ A1000															
L8-18	L8-18														
0: 無効	0: ソフト CLA 無効														
1: 有効	1: ソフト CLA 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">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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		
F7 ⇒ 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															
乱調防止機能	乱調防止機能選択	N1-01	1		n1-01	1	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ A1000</th></tr><tr><th>n1-01</th><th>n1-01</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></table>	F7 ⇒ A1000		n1-01	n1-01	0: 無効	0: 無効	1: 有効	1: 有効
	F7 ⇒ A1000														
n1-01	n1-01														
0: 無効	0: 無効														
1: 有効	1: 有効														
	乱調防止ゲイン	N1-02	1.00		n1-02	1.00									
速度フィードバック 検出制御機能	速度フィードバック検 出制御ゲイン	N2-01	1.00		n2-01	1.00									
	速度フィードバック検 出制御時定数	N2-02	50ms		n2-02	50ms									
	速度フィードバック検 出制御時定数 2	N2-03	750ms		n2-03	750ms									
ハイスリップ制動	ハイスリップ制動減速 周波数幅	N3-01	5%		n3-01	5%									
	ハイスリップ制動中の 電流制限	N3-02	150%		n3-02	150% *	* L8-38 設定により上限値が異なります。								
	ハイスリップ制動停止 時 DWELL 時間	N3-03	1.0sec		n3-03	1.0sec									
	ハイスリップ制動 OL 時間	N3-04	40sec		n3-04	40sec									

パラメータ名称 (  は確認が必要な パラメータを示します。)		F7			A1000		備考  (  は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																											
フィードフォワード制御	フィードフォワード制御 の選択	N5-01	0		n5-01	0	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ A1000</th></tr><tr><th>n5-01</th><th>n5-01</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></table>	F7 ⇒ A1000		n5-01	n5-01	0:無効	0:無効	1:有効	1:有効																		
	F7 ⇒ A1000																																
	n5-01	n5-01																															
	0:無効	0:無効																															
1:有効	1:有効																																
モータ加速時間	N5-02	*		n5-02	*	* インバータ容量により異なります。																											
フィードフォワード制御 比例ゲイン	N5-03	1.00		n5-03	1.00																												
速度指令応答周波数	N5-04	40.00Hz		—	—	A1000 ではパラメータがありません。設定不要です。																											
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																										
	電源 ON 時モニタ表示 項目選択	o1-02	1		o1-02	1	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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												
F7 ⇒ 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																																
表示設定／ 選択	周波数指令設定／表示 の単位	o1-03	0		o1-03	0	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ 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<sup>-1</sup> 単位</td><td>2:min<sup>-1</sup> 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><th>o1-10</th><th>o1-11</th></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">F7 ⇒ 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> <p>1 2 0 0 0 └─ 小数点を除いた数字 → o1-10 に“2000”を設定 └─ 小数点以下の表示桁 → o1-11 に“1”を設定 数を設定</p>	F7 ⇒ 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 <sup>-1</sup> 単位	2:min <sup>-1</sup> 単位	40～39999:任意単位	3:任意単位		<table><tr><th>o1-10</th><th>o1-11</th></tr><tr><td>1～60000</td><td>0～3</td></tr></table>	o1-10	o1-11	1～60000	0～3	F7 ⇒ A1000		設定値:o1-03=12000	設定値:o1-03=3		:o1-10=2000		:o1-11=1
	F7 ⇒ 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 <sup>-1</sup> 単位	2:min <sup>-1</sup> 単位																																
40～39999:任意単位	3:任意単位																																
	<table><tr><th>o1-10</th><th>o1-11</th></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																																
F7 ⇒ 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	0		o1-04	0	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ A1000</th></tr><tr><th>o1-04</th><th>o1-04</th></tr><tr><td>0:Hz 単位</td><td>0:Hz 単位</td></tr><tr><td>1:min<sup>-1</sup> 単位</td><td>1:min<sup>-1</sup> 単位</td></tr></table>	F7 ⇒ A1000		o1-04	o1-04	0:Hz 単位	0:Hz 単位	1:min <sup>-1</sup> 単位	1:min <sup>-1</sup> 単位																			
F7 ⇒ A1000																																	
o1-04	o1-04																																
0:Hz 単位	0:Hz 単位																																
1:min <sup>-1</sup> 単位	1:min <sup>-1</sup> 単位																																
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 (  は確認が必要な パラメータを示します。)		F7			A1000		備考  (  は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">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ A1000		o2-01	o2-01	0:無効	0:無効	1:有効	1:有効		
	F7 ⇒ 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">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ A1000		o2-02	o2-02	0:無効	0:無効	1:有効	1:有効		
	F7 ⇒ 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">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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
	F7 ⇒ 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。											
周波数指令の設定	o2-05	0		o2-05	0	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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			
F7 ⇒ 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">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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			
F7 ⇒ 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">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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			
F7 ⇒ 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																
工場調整用	o2-09	0		o2-09	*	* 設定変更をしないでください。											
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	F7 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">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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)			
F7 ⇒ 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)																
KWH モニタ初期化選 択	o2-14	0		o4-12	0	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ A1000</th></tr><tr><td>o2-14</td><td>o4-12</td></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>	F7 ⇒ 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)			
F7 ⇒ 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)																



パラメータ名称 (  は確認が必要な パラメータを示します。)		F7			A1000		備考  (  は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													
コピー機能	COPY 機能の選択	o3-01	0		o3-01	0	<table><tr><th colspan="2">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ 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
	F7 ⇒ 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">F7 ⇒ 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>	F7 ⇒ A1000		o3-02	o3-02	0:READ 禁止	0:READ 禁止	1:READ 許可	1:READ 許可				
F7 ⇒ A1000																			
o3-02	o3-02																		
0:READ 禁止	0:READ 禁止																		
1:READ 許可	1:READ 許可																		

### 5-3 F7 と A1000 パラメータの設定範囲の違い

- ・イニシャライズ [F7, A1000 とも:A1-03]  
F7 : 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 [F7, A1000 とも:b3-05]  
F7 : 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 [F7, A1000 とも:b4-01(b4-02)]  
F7 : 0.0~ 300.0sec  
A1000 : 0.0~3000.0sec
- ・S 字特性時間 [F7, A1000 とも:C2-01~C2-04]  
F7 : 0.0~ 2.50sec  
A1000 : 0.0~10.00sec
- ・トルク補償の一次遅れ時定数 [F7, A1000 とも:C4-02]  
F7 : 0~10000ms  
A1000 : 0~60000ms
- ・キャリア周波数上限 [F7, A1000 とも:C6-03]  
F7 : 2.0~ 2.5kHz  
A1000 : 1.0~15.0kHz
- ・キャリア周波数下限 [F7, A1000 とも:C6-04]  
F7 : 0.4~ 2.5kHz  
A1000 : 1.0~15.0kHz
- ・アナログ出力 1(2)モニタ選択 [F7, A1000 とも:F4-01(F4-03)]  
F7 : 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 [F7, A1000 とも:F4-02(F4-04)]  
F7 : 0.00~2.50  
A1000 : -999.9%~999.9%
- ・アナログ出力 1(2)モニタバイアス [F7, A1000 とも:F4-05(F4-06)]  
F7 : -10.0%~10.0%  
A1000 : -999.9%~999.9%
- ・デジタル出力 1~8 出力選択 [F7, A1000 とも:F5-01~F5-08]  
F7 : 0~ 37  
A1000 : 0~192
- ・多機能入力端子 S3(A1000 は S1)~S8 機能選択 [F7:H1-01~H1-06, A1000:H1-01~H1-08]  
F7 : 0~78  
A1000 : 0~9F
- ・多機能接点出力 [F7, A1000 とも:H2-01~H2-03]  
F7 : 0~ 3D  
A1000 : 0~192
- ・アナログ入力端子 A1 ゲイン [F7:H3-02, A1000:H3-03]  
A3 ゲイン [F7:H3-06, A1000:H3-07]  
A2 ゲイン [F7:H3-10, A1000:H3-11]  
F7 : 0.0%~1000.0%  
A1000 : -999.9%~999.9%
- ・アナログ入力端子 A1 バイアス [F7:H3-03, A1000:H3-04]  
A3 バイアス [F7:H3-07, A1000:H3-08]  
A2 バイアス [F7:H3-11, A1000:H3-12]  
F7 : -100.0%~+100.0%  
A1000 : -999.9%~999.9%

- ・アナログ入力端子 A1 機能選択 [F7: — , A1000:H3-02]  
                                   A3 機能選択 [F7:H3-05, A1000:H3-06]  
                                   A2 機能選択 [F7:H3-09, A1000:H3-10]

F7 : 0~1F  
 A1000 : 0~32

- ・アナログ出力 FM(AM)モニタ選択 [F7, A1000 とも:H4-01(H4-04)]

F7 : 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 [F7, A1000 とも:H4-02(H4-05)]

F7 : 0.00~2.50  
 A1000 : -999.9%~999.9%

- ・アナログ出力端子 FM(AM)バイアス [F7, A1000 とも:H4-03(H4-06)]

F7 : -10.0%~+10.0%  
 A1000 : -999.9%~999.9%

- ・パルス列モニタ選択 [F7, A1000 とも:H6-06]

F7 : 1, 2, 5, 20, 24, 36  
 A1000 : 000, 031, 101, 102, 105, 116, 501, 502

- ・KEB 減速時間 [F7, A1000 とも:L2-06]

F7 : 0.0~200.0sec  
 A1000 : 0.00~6000.0sec

- ・瞬時復帰後の加速時間 [F7, A1000 とも:L2-07]

F7 : 0.0~25.5sec  
 A1000 : 0.00~6000.0sec

- ・加速中ストール防止レベル [F7, A1000 とも:L3-02]

F7 : 0~200%  
 A1000 : 0~150%

- ・運転中ストール防止レベル [F7, A1000 とも:L3-06]

F7 : 30~200%  
 A1000 : 30~150%

- ・周囲温度 [F7, A1000 とも:L8-12]

F7 : 45~60°C  
 A1000 : -10~50°C

- ・ドライブモード表示項目選択 [F7, A1000 とも:o1-01]

F7 : 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 [F7, A1000 とも:o1-02]

F7 : 1~4  
 A1000 : 1~5

- ・周波数指令設定／表示の単位 [F7, A1000 とも:o1-03]

F7 : 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 <sup>-1</sup> 単位 (モータ極数を設定)	2	: min <sup>-1</sup> 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 [F7:o2-07, A1000:o4-01]

F7 : 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 [F7:o2-10, A1000:o4-03]

F7 : 0~65535H (時間単位で設定)  
 A1000 : 0~ 9999H (10 時間単位で設定)

【付録】 F7 と A1000 の定格出力容量・電流, キャリア周波数（出荷時設定）の違い

電源	F7				A1000				
	形式 CIMR-F7A□	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	2	2A0004	1.2	3.2	2	
	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				
	2090	130	346		2A0360				
	2110	160	415		2A0415				
400V 三相	40P4	1.4	1.8	2	4A0002	1.4	1.8	2	
	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				

## 改版履歷

[illegible]