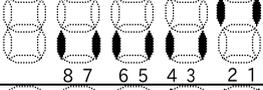
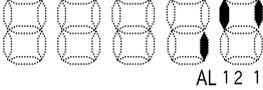
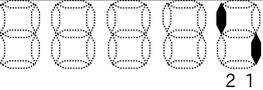


## d モニタグループ

コード	名称	データ範囲	運転中変更
d001	出力周波数モニタ	0.00~590.00 (Hz)	○
d002	出力電流モニタ	0.00~655.35 (A)	-
d003	運転方向モニタ	F(正転中)/o(停止中)/r(逆転中)	-
d004	PID フィードバックデータモニタ	0.00~100.00 ([A075]ゲインにより 0.00~9999.00)	-
d005	入力端子モニタ	 ON OFF (例) 1, 2: ON 3~8: OFF	-
d006	出力端子モニタ	 ON OFF (例) 11, 12: ON AL: OFF	-
d007	出力周波数変換モニタ	0.00~590.00 ([b086]変換により 0.00~58994.10)	○
d008	速度検出値モニタ	-590.00~+590.00 (Hz)	-
d009	トルク指令モニタ	-200~200 (%)	-
d010	トルクバイアスモニタ	-200~200 (%)	-
d012	出力トルクモニタ	-200~200 (%)	-
d013	出力電圧モニタ	0.0~600.0 (V)	-
d014	入力電力モニタ	0.0~100.0 (kW)	-
d015	積算入力電力モニタ	0.0~999900.0 (kWh)	-
d016	RUN 中累積時間モニタ	0~999000 (hr)	-
d017	累積電源 ON 時間モニタ	0~999000 (hr)	-
d018	冷却フィン温度モニタ	-20.0 ~ 150.0 (°C)	-
d022	寿命診断モニタ	 寿命判断 正常 2 1 1: 基板上電解コンデンサ 2: 冷却ファン	-
d023	プログラムカウンタ	0~1024	-
d024	プログラム番号モニタ	0~9999	-
d025	ユーザモニタ 0	-2147483647~2147483647	-
d026	ユーザモニタ 1	-2147483647~2147483647	-
d027	ユーザモニタ 2	-2147483647~2147483647	-
d029	位置指令モニタ	-268435455~268435455 (pls)	-
d030	現在位置モニタ	-268435455~268435455 (pls)	-
d050	ユーザ選択 2 種モニタ	[b160], [b161]で選択したモニタデータを表示	-
d060	インバータモードモニタ	IM : IM モータ, 標準負荷(ND) LD : IM モータ, 軽負荷(LD) WJ200 : IM モータ, WJ200 高周波互換モード PM : PM モータ	-
d062	周波数指令先モニタ	00: 操作パネル(多段速 0 速) 01~15: 多段速 1~15 速 16: ジョギング 18: Modbus 通信 19: オプション 21: リモートオペレータのボリューム <sup>*1</sup> 22: パルス入力 23: 演算機能結果 24: EzSQ 25: [Ai1]端子入力 26: [Ai2]端子入力 27: [Ai1]端子入力+[Ai2]端子入力	-
d063	運転指令先モニタ	01: 制御回路端子台 02: 操作パネルの RUN キー 03: Modbus 通信 04: オプション	-

\*1. オプションのボリューム付リモートオペレータ(OPE-SR/OPE-SR mini)を接続した場合。

コード	名称	データ範囲	運転中変更
d080	トリップ回数モニタ	0~65535 (回)	-
d081	トリップ来歴モニタ 1	トリップコード(E01.n~E99.n)	-
		トリップ時のインバータ状態 (上記の n: 0~8)	-
		トリップ時の出力周波数 (Hz)	-
		トリップ時の出力電流 (A)	-
		トリップ時の PN 間電圧 (VDC)	-
		トリップ時の RUN 中累積時間 (hr)	-
		トリップ時の累積電源 ON 時間 (hr)	-
d082	トリップ来歴モニタ 2	トリップコード(E01.n~E99.n)	-
		トリップ時のインバータ状態 (上記の n: 0~8)	-
		トリップ時の出力周波数 (Hz)	-
		トリップ時の出力電流 (A)	-
		トリップ時の PN 間電圧 (VDC)	-
		トリップ時の RUN 中累積時間 (hr)	-
		トリップ時の累積電源 ON 時間 (hr)	-
d083	トリップ来歴モニタ 3	トリップコード(E01.n~E99.n)	-
		トリップ時のインバータ状態 (上記の n: 0~8)	-
		トリップ時の出力周波数 (Hz)	-
		トリップ時の出力電流 (A)	-
		トリップ時の PN 間電圧 (VDC)	-
		トリップ時の RUN 中累積時間 (hr)	-
		トリップ時の累積電源 ON 時間 (hr)	-
d084	トリップ来歴モニタ 4	トリップコード(E01.n~E99.n)	-
		トリップ時のインバータ状態 (上記の n: 0~8)	-
		トリップ時の出力周波数 (Hz)	-
		トリップ時の出力電流 (A)	-
		トリップ時の PN 間電圧 (VDC)	-
		トリップ時の RUN 中累積時間 (hr)	-
		トリップ時の累積電源 ON 時間 (hr)	-
d085	トリップ来歴モニタ 5	トリップコード(E01.n~E99.n)	-
		トリップ時のインバータ状態 (上記の n: 0~8)	-
		トリップ時の出力周波数 (Hz)	-
		トリップ時の出力電流 (A)	-
		トリップ時の PN 間電圧 (VDC)	-
		トリップ時の RUN 中累積時間 (hr)	-
		トリップ時の累積電源 ON 時間 (hr)	-
d086	トリップ来歴モニタ 6	トリップコード(E01.n~E99.n)	-
		トリップ時のインバータ状態(上記の n: 0~8)	-
		トリップ時の出力周波数 (Hz)	-
		トリップ時の出力電流 (A)	-
		トリップ時の PN 間電圧 (VDC)	-
		トリップ時の RUN 中累積時間 (hr)	-
		トリップ時の累積電源 ON 時間 (hr)	-
d090	ワーニングモニタ	ワーニングコード	-
d102	直流電圧モニタ	0.0~1000.0 (VDC)	-
d103	制動抵抗動作回路(BRD)負荷率モニタ	0.0~100.0 (%)	-
d104	電子サーマル負荷率モニタ(モータ)	0.0~100.0 (%)	-
d130	アナログ入力[Ai1]モニタ	0~1023	-
d131	アナログ入力[Ai2]モニタ	0~1023	-
d133	パルス入力[PLA]モニタ	0.00~100.00 (%)	-
d153	PID 偏差モニタ	-100.00~100.00 (%) ([A075]により-9999.00 ~ 9999.00)	-
d155	PID 出力モニタ	-100.00~100.00 (%)	-

## F パラメータグループ

コード	名称	データ範囲	初期値	運転中 変更
F001	出力周波数設定 (モニタ)	0.00, 最低周波数～最高周波数 (Hz) ----- PID 機能有効時: 0.00～100.00 (%) ([A075]ゲインにより 0.00～9999.00 (%))	0.00	○
F002	第 1 加速時間 (モニタ)	0.00～3600.00 (s)	10.00 (30.00) <sup>*1</sup>	○
F202	第 2 加速時間 (モニタ)	0.00～3600.00 (s)	10.00 (30.00) <sup>*1</sup>	○
F003	第 1 減速時間 (モニタ)	0.00～3600.00 (s)	10.00 (30.00) <sup>*1</sup>	○
F203	第 2 減速時間 (モニタ)	0.00～3600.00 (s)	10.00 (30.00) <sup>*1</sup>	○
F004	RUN キー運転方向選択	00: 正転 01: 逆転	00	○ <sup>*2</sup>

\*1. WJ200 高周波互換モードの時。

\*2. 運転中に運転方向を変更すると、逆方向に運転指令を入れ替えた時と同じ動作となります。(正転運転中に、設定を「逆転(01)」に変えると、一度 0Hz まで減速してから、逆転方向へ加速します。)

## A パラメータグループ

コード	名称	データ範囲	初期値	運転中設定
A001	第1周波数指令選択	00: リモートオペレータのボリューム <sup>*1</sup> 01: 制御回路端子台 02: パラメータ設定 03: Modbus 通信	02/ 01/ 01 <sup>*2</sup>	×
A201	第2周波数指令選択	04: オプション 06: パルス入力 07: プログラム機能(EzSQ) 10: 演算機能結果		×
A002	第1運転指令選択	01: 制御回路端子台 02: 操作パネルのRUNキー	02/ 01/ 01 <sup>*2</sup>	×
A202	第2運転指令選択	03: Modbus 通信 04: オプション		×
A003	第1基底周波数	30.0～第1最高周波数 (Hz)	60.0/ 50.0/ 50.0 <sup>*2</sup> (590.0) <sup>*3</sup>	×
A203	第2基底周波数	30.0～第2最高周波数 (Hz)		×
A004	第1最高周波数	第1基底周波数～590.0 (Hz)	60.0/ 50.0/ 50.0 <sup>*2</sup> (590.0) <sup>*3</sup>	×
A204	第2最高周波数	第2基底周波数～590.0 (Hz)		×
A005	AT端子選択	00: [Ai1]電圧入力と[Ai2]電流入力の切替 02: [Ai1]電圧入力とオペボリューム切替 <sup>*1</sup> 03: [Ai2]電流入力とオペボリューム切替 <sup>*1</sup>	00	×
A011	[Ai1]端子スタート量	0.00～590.00 (Hz)	0.00	○
A012	[Ai1]端子エンド量	0.00～590.00 (Hz)	0.00	○
A013	[Ai1]端子スタート割合	0～[Ai1]端子エンド割合 (%)	0	○
A014	[Ai1]端子エンド割合	[Ai1]端子スタート割合～100 (%)	100	○
A015	[Ai1]端子スタート選択	00: スタート量[A011] 01: 0Hz または 0%	01	○
A016	アナログ入力フィルタ時定数	1～30: 設定値 × 2ms の 一次フィルタ 31: 500ms フィルタ±0.1Hz ヒステリシス付	8	○
A017	EzSQ機能選択	00: 無効 01: [PRG]端子 02: 常時	00	○
A019	多段速選択	00: 16速 ([CF1]～[CF4]バイナリ入力) 01: 8速 ([SF1]～[SF7]ビット入力)	00	×
A020	第1多段速0速	0.00, 最低周波数～第1最高周波数 (Hz)	0.00/ 6.00/ 0.00 <sup>*2</sup>	○
A220	第2多段速0速	0.00, 最低周波数～第2最高周波数 (Hz)		○
A021	多段速1速	0.00, 最低周波数～最高周波数 (Hz)	0.00	○
A022	多段速2速	0.00, 最低周波数～最高周波数 (Hz)	0.00	○
A023	多段速3速	0.00, 最低周波数～最高周波数 (Hz)	0.00	○
A024	多段速4速	0.00, 最低周波数～最高周波数 (Hz)	0.00	○
A025	多段速5速	0.00, 最低周波数～最高周波数 (Hz)	0.00	○
A026	多段速6速	0.00, 最低周波数～最高周波数 (Hz)	0.00	○
A027	多段速7速	0.00, 最低周波数～最高周波数 (Hz)	0.00	○
A028	多段速8速	0.00, 最低周波数～最高周波数 (Hz)	0.00	○

\*1. オプションのボリューム付リモートオペレータ(OPE-SR/OPE-SR mini)を接続した場合。

\*2. 「初期値選択[b085]」を00/01/03で初期化した場合の、それぞれ初期値です。

\*3. WJ200 高周波互換モードの時。

コード	名称	データ範囲	初期値	運転中設定
A029	多段速 9 速	0.00, 最低周波数～最高周波数 (Hz)	0.00	○
A030	多段速 10 速	0.00, 最低周波数～最高周波数 (Hz)	0.00	○
A031	多段速 11 速	0.00, 最低周波数～最高周波数 (Hz)	0.00	○
A032	多段速 12 速	0.00, 最低周波数～最高周波数 (Hz)	0.00	○
A033	多段速 13 速	0.00, 最低周波数～最高周波数 (Hz)	0.00	○
A034	多段速 14 速	0.00, 最低周波数～最高周波数 (Hz)	0.00	○
A035	多段速 15 速	0.00, 最低周波数～最高周波数 (Hz)	0.00	○
A038	ジョギング周波数	最低周波数～10.00 (Hz) (100.00 (Hz)) <sup>*3</sup>	6.00	○
A039	ジョギング停止選択	00: JG 停止時フリーラン(運転中無効) 01: JG 停止時減速停止(運転中無効) 02: JG 停止時直流制動(運転中無効) 03: JG 停止時フリーラン(運転中有効) 04: JG 停止時減速停止(運転中有効) 05: JG 停止時直流制動(運転中有効)	04	○
A041	第 1 トルクブースト動作モード選択	00: 手動トルクブースト 01: 自動トルクブースト	00	×
A241	第 2 トルクブースト動作モード選択	00: 手動トルクブースト 01: 自動トルクブースト	00	×
A042	第 1 手動トルクブースト量	0.0～20.0 (%)	1.0/	○
A242	第 2 手動トルクブースト量		1.0/ 5.0 <sup>*3</sup>	○
A043	第 1 手動トルクブースト折れ点	0.0～50.0 (%)	5.0	○
A243	第 2 手動トルクブースト折れ点			○
A044	第 1 制御方式	00: V/f 制御 定トルク特性(IM) 01: V/f 制御 低減トルク特性(IM)	00	×
A244	第 2 制御方式	02: V/f 制御 自由 V/f(IM) 03: センサレスベクトル制御(SLV) (標準負荷(ND)時のみ選択可)	00	×
A045	第 1 出力電圧ゲイン	20～100 (%)	100	○
A245	第 2 出力電圧ゲイン	20～100 (%)	100	○
A046	第 1 自動トルクブースト 電圧補償ゲイン	0～255	100	○
A246	第 2 自動トルクブースト 電圧補償ゲイン	0～255	100	○
A047	第 1 自動トルクブースト すべり補償ゲイン	0～255	100	○
A247	第 2 自動トルクブースト すべり補償ゲイン	0～255	100	○
A051	直流制動選択	00: 無効 01: 有効 02: 有効(出力周波数<[A052]のみで動作)	00	○
A052	直流制動周波数	0.00～60.00 (Hz)	0.50	○
A053	直流制動遅延時間	0.0～5.0 (s)	0.0	○
A054	停止時直流制動力	0～100 (%) (ND:標準負荷) 0～70 (%) (LD:軽負荷)	50	○
A055	直流制動時間	0.0～60.0 (s)	0.5	○
A056	直流制動トリガ選択	00: エッジ動作 01: レベル動作	01	○
A057	始動時直流制動力	0～100 (%) (ND:標準負荷) 0～70 (%) (LD:軽負荷)	0	○
A058	始動時直流制動時間	0.0～60.0 (s)	0.0	○
A059	直流制動キャリア周波数 <sup>*4</sup>	2.0～15.0(kHz)(ND:標準負荷) 2.0～10.0(kHz)(LD:軽負荷)	5.0	○
A061	第 1 周波数上限リミッタ	0.00, 第 1 周波数下限リミッタ～第 1 最高周波数 (Hz)	0.00	○
A261	第 2 周波数上限リミッタ	0.00, 第 2 周波数下限リミッタ～第 2 最高周波数 (Hz)	0.00	○

\*3. WJ200 高周波互換モードの時。

\*4. 本パラメータはダミーパラメータです。ユーザ設定は無効です。直流制動時のキャリア周波数は「キャリア周波数[b083]」と兼用です。また、Modbus 通信でデータ範囲内の書き込みを行った場合はエラーになりません。

コード	名称	データ範囲	初期値	運転中設定
A062	第1周波数下限リミッタ	0.00, 最低周波数～ 第1周波数上限リミッタ (Hz)	0.00	○
A262	第2周波数下限リミッタ	0.00, 最低周波数～ 第2周波数上限リミッタ (Hz)	0.00	○
A063	ジャンプ周波数 1	0.00～590.00 (Hz)	0.00	○
A064	ジャンプ周波数幅 1	0.00～10.00 (Hz) (100.00 (Hz)) <sup>3</sup>	0.50	○
A065	ジャンプ周波数 2	0.00～590.00 (Hz)	0.00	○
A066	ジャンプ周波数幅 2	0.00～10.00 (Hz) (100.00 (Hz)) <sup>3</sup>	0.50	○
A067	ジャンプ周波数 3	0.00～590.00 (Hz)	0.00	○
A068	ジャンプ周波数幅 3	0.00～10.00 (Hz) (100.00 (Hz)) <sup>3</sup>	0.50	○
A069	加速ホールド周波数	0.00～590.00 (Hz)	0.00	○
A070	加速ホールド時間	0.0～60.0 (s)	0.0	○
A071	PID 選択	00: 無効 01: 有効 02: 逆転出力有り	00	○
A072	PID 比例ゲイン	0.00～25.00	1.00	○
A073	PID 積分ゲイン	0.0～3600.0 (s)	1.0	○
A074	PID 微分ゲイン	0.00～100.00 (s)	0.00	○
A075	PID スケール	0.01～99.99	1.00	○
A076	PID フィードバックデータ入力先選択	00: [Ai2]端子入力(電流入力) 01: [Ai1]端子入力(電圧入力) 02: Modbus 通信 03: パルス入力 10: 演算機能結果	00	○
A077	PID 偏差マイナス	00: 無効 01: 有効	00	○
A078	PID 可変範囲	0.0～100.0 (%)	0.0	○
A079	PID フィードフォワード選択	00: 無効 01: [Ai1]端子入力(電圧入力) 02: [Ai2]端子入力(電流入力)	00	○
A081	第1AVR 選択	00: 常時 ON 01: 常時 OFF 02: 減速時 OFF	02/ 02/ 01 <sup>*2</sup>	○
A281	第2AVR 選択	00: 常時 ON 01: 常時 OFF 02: 減速時 OFF	02/ 02/ 01 <sup>*2</sup>	○
A082	第1モータ受電電圧	200V 級: 200/215/220/230/240 (V)	200,400/ 230,400/	×
A282	第2モータ受電電圧	400V 級: 380/400/415/440/460/480 (V)	220,380 <sup>2</sup>	×
A083	AVR フィルタ時定数	0.000～10.000 (s)	0.300	○
A084	減速時電圧ゲイン	50～200 (%)	100	○
A085	省エネ運転選択	00: 無効 01: 有効	00	○
A086	省エネ応答・精度調整	0.0～100.0 (%)	50.0	○
A092	第1加速時間 2	0.00～3600.00 (s)	10.00 (15.00) <sup>3</sup>	○
A292	第2加速時間 2	0.00～3600.00 (s)	10.00 (15.00) <sup>3</sup>	○
A093	第1減速時間 2	0.00～3600.00 (s)	10.00 (15.00) <sup>3</sup>	○
A293	第2減速時間 2	0.00～3600.00 (s)	10.00 (15.00) <sup>3</sup>	○
A094	第1 2段加減速選択	00: [2CH]端子 01: パラメータ設定 02: 正転逆転切替	00	×
A294	第2 2段加減速選択	00: [2CH]端子 01: パラメータ設定 02: 正転逆転切替	00	×
A095	第1 2段加速周波数	0.00～590.00 (Hz)	0.00	○
A295	第2 2段加速周波数	0.00～590.00 (Hz)	0.00	○
A096	第1 2段減速周波数	0.00～590.00 (Hz)	0.00	○
A296	第2 2段減速周波数	0.00～590.00 (Hz)	0.00	○

\*2. 「初期値選択[b085]」を 00/01/03 で初期化した場合の、それぞれ初期値です。

\*3. WJ200 高周波互換モードの時。

コード	名称	データ範囲	初期値	運転中設定
A097	加速パターン選択	00: 直線、 01: S 字曲線 02: U 字曲線 03: 逆 U 字曲線 04: EL-S 字曲線	01	×
A098	減速パターン選択	00: 直線、 01: S 字曲線 02: U 字曲線 03: 逆 U 字曲線 04: EL-S 字曲線	01	×
A101	[Ai2]端子 スタート量	0.00~590.00 (Hz)	0.00	○
A102	[Ai2]端子エンド量	0.00~590.00 (Hz)	0.00	○
A103	[Ai2]端子スタート割合	0~[Ai2]エンド割合 (%)	20	○
A104	[Ai2]端子エンド割合	[Ai2]エンド割合~100 (%)	100	○
A105	[Ai2]端子スタート選択	00: [Ai2]スタート量[A101] 01: 0Hz	00	○
A131	加速曲線定数	1(膨らみ小)~10(膨らみ大)	2	○
A132	減速曲線定数	1(膨らみ小)~10(膨らみ大)	2	○
A141	演算周波数選択 1	00: パラメータ設定 01: リモートオペレータのボリューム <sup>*1</sup> 02: [Ai1]端子入力(電圧入力) 03: [Ai2]端子入力(電流入力)	02	○
A142	演算周波数選択 2	04: Modbus 通信 05: オプション 07: パルス入力	03	○
A143	演算機能演算子選択	00: 加算 [A141]+[A142] 01: 減算  [A141]-[A142]  (絶対値) 02: 乗算 [A141]×[A142]	00	○
A145	加算周波数	0.00~590.00 (Hz)	0.00	○
A146	加算周波数符号選択	00: 周波数指令+[A145] 01: 周波数指令-[A145]	00	○
A150	EL-S 字加速時曲線比率 1	0~50 (%)	10	×
A151	EL-S 字加速時曲線比率 2	0~50 (%)	10	×
A152	EL-S 字減速時曲線比率 1	0~50 (%)	10	×
A153	EL-S 字減速時曲線比率 2	0~50 (%)	10	×
A154	減速ホールド周波数	0.00~590.00 (Hz)	0.00	○
A155	減速ホールド時間	0.0~60.0 (s)	0.0	○
A156	PID スリープ開始レベル	0.00~590.00 (Hz)	0.00	○
A157	PID スリープ動作時間	0.0~25.5 (s)	0.0	○
A161	VR スタート量 <sup>*1</sup>	0.00~590.00 (Hz)	0.00	○
A162	VR エンド量 <sup>*1</sup>	0.00~590.00 (Hz)	0.00	○
A163	VR スタート割合 <sup>*1</sup>	0~VR エンド割合[A164] (%)	0	○
A164	VR エンド割合 <sup>*1</sup>	VR スタート割合[A163]~100 (%)	100	○
A165	VR スタート選択 <sup>*1</sup>	00: スタート量[A161] 01: 0Hz	01	○

\*1. オプションのボリューム付リモートオペレータ(OPE-SR/OPE-SR mini)を接続した場合。

## b パラメータグループ

コード	名称	データ範囲	初期値	運転中設定
b001	瞬停・不足電圧リトライ選択	00:トリップ 01:0Hzスタート 02:f合わせスタート 03:f合わせ減速停止後トリップ 04:周波数引込再始動	00	○
b002	瞬停・不足電圧許容時間	0.3~25.0 (s)	1.0	○
b003	瞬停・不足電圧リトライ待機時間	0.3~100.0 (s)	1.0	○
b004	停止中の瞬停・不足電圧トリップ選択	00:無効 01:有効 02:停止中及び減速停止中無効	00	○
b005	瞬停・不足電圧リトライ回数	00:16回 01:無制限	00	○
b007	周波数合わせ下限周波数	0.00~590.00 (Hz)	0.00	○
b008	過電圧・過電流リトライ選択	00:トリップ 01:0Hzスタート 02:f合わせスタート 03:f合わせ減速停止後トリップ 04:周波数引込再始動	00	○
b010	過電圧・過電流リトライ回数	1~3 (回)	3	○
b011	過電圧・過電流リトライ待機時間	0.3~100.0 (s)	1.0	○
b012	第1電子サーマルレベル	(0.20~1.00)×定格電流 (A)	定格電流	○
b212	第2電子サーマルレベル		定格電流	○
b013	第1電子サーマル特性選択	00:低減トルク特性 01:定トルク特性	01	○
b213	第2電子サーマル特性選択	02:自由設定	01	○
b015	自由電子サーマル周波数1	0~自由電子サーマル周波数2(Hz)	0	○
b016	自由電子サーマル電流1	(0.00~1.00)×定格電流 (A)	0.00	○
b017	自由電子サーマル周波数2	自由電子サーマル周波数1~ 自由電子サーマル周波数3(Hz)	0	○
b018	自由電子サーマル電流2	(0.00~1.00)×定格電流 (A)	0.00	○
b019	自由電子サーマル周波数3	自由電子サーマル周波数2~590 (Hz)	0	○
b020	自由電子サーマル電流3	(0.00~1.00)×定格電流 (A)	0.00	○
b021	第1過負荷制限1選択	00:無効 01:加速・定速時有効	01	○
b221	第2過負荷制限1選択	02:定速時のみ有効 03:加速・定速時有効(回生時増速)	01	○
b022	第1過負荷制限1レベル	(0.20~2.00)×定格電流 (A) (ND:標準負荷)	1.50(ND)	○
b222	第2過負荷制限1レベル	(0.20~1.50)×定格電流 (A) (LD:軽負荷)	1.20(LD) × 定格電流	○
b023	第1過負荷制限1動作時間	0.1~3000.0 (s)	1.0	○
b223	第2過負荷制限1動作時間		1.0	○
b024	過負荷制限2選択	00:無効 01:加速・定速時有効 02:定速時のみ有効 03:加速・定速時有効(回生時増速)	1	○
b025	過負荷制限2レベル	(0.20~2.00)×定格電流 (A) (ND:標準負荷) (0.20~1.50)×定格電流 (A) (LD:軽負荷)	1.50(ND) 1.20(LD) × 定格電流	○
b026	過負荷制限2動作時間	0.1~3000.0 (s)	1.0	○
b027	過電流抑制選択	00:無効 01:有効(電圧低減無) 02:有効(電圧低減有)	01/ 00/ 01 <sup>2</sup>	○
b028	周波数引込再始動レベル	(0.20~2.00)×定格電流 (A) (ND:標準負荷) (0.20~1.50)×定格電流 (A) (LD:軽負荷)	定格電流	○
b029	周波数引込再始動定数(周波数)	0.1~3000.0 (s)	0.5	○

\*2. 「初期値選択[b085]」を00/01/03で初期化した場合の、それぞれ初期値です。

コード	名称	データ範囲	初期値	運転中設定
b030	周波数引込再始動時の始動周波数選択	00: 遮断時周波数 01: 最高周波数 02: 設定周波数	00	○
b031	ソフトロック選択	00: [SFT]端子 ON 時、[b031]以外変更不可 01: [SFT]端子 ON 時、[b031]と周波数設定以外変更不可 02: [b031]以外変更不可 03: [b031]と周波数設定以外変更不可	01	○
b033	モータケーブル長コード選択	5~20	10	○
b034	RUN 時間/電源 ON 時間レベル	0~65535 (×10hr)	0	○
b035	運転方向制限選択	00: 制限なし 01: 正転のみ有効 02: 逆転のみ有効	00	×
b036	減電圧始動時間	0(減電圧始動時間小) ~255(減電圧始動時間大)	2	○
b037	表示選択	00: 全表示 01: 機能個別表示 02: ユーザ設定 03: データコンペア表示 05: モニタ表示のみ	00	○
b038	初期画面選択	000: 最後に SET キーを押した画面 001~060: d001~d060 201: F001 202: リモートオペレータ WOP の モニタ B 画面	001	○
b039	ユーザパラメータ自動登録機能	00: 無効 01: 有効	00	○
b040	トルクリミット選択	00: 4 象限個別設定 01: [TRQ1]/[TRQ2]端子切替 02: [Ai1]端子入力 03: オプション	00	○
b041	トルクリミット 1(4 象限 正転力行)	0~200 (%) / no: 無効	200	○
b042	トルクリミット 2(4 象限 逆転回生)	0~200 (%) / no: 無効	200	○
b043	トルクリミット 3(4 象限 逆転力行)	0~200 (%) / no: 無効	200	○
b044	トルクリミット 4(4 象限 正転回生)	0~200 (%) / no: 無効	200	○
b045	トルク LADSTOP 選択	00: 無効 01: 有効	00	○
b046	逆転防止選択	00: 無効 01: 有効	01/ 00/ 01 <sup>2</sup>	○
b049	負荷仕様選択	00: 標準負荷定格モード 01: 軽負荷定格モード	00	×
b050	瞬停ノンストップ選択	00: 無効 01: 有効 (減速停止) 02: 有効 (直流電圧一定制御、復帰無し) 03: 有効 (直流電圧一定制御、復帰有り)	00	×
b051	瞬停ノンストップ開始電圧	200V 級: 0.0~400.0 (VDC) 400V 級: 0.0~800.0 (VDC)	220.0 440.0	○
b052	瞬停ノンストップ目標レベル	200V 級: 0.0~400.0 (VDC) 400V 級: 0.0~800.0 (VDC)	360.0 720.0	○
b053	瞬停ノンストップ減速時間	0.01~3600.00 (s)	1.00	○
b054	瞬停ノンストップ減速開始幅	0.00~10.00 (Hz) (100.00 (Hz)) <sup>3</sup>	0.00	○
b060	ウィンドウ コンパレータ[Ai1]上限レベル	0~100 (%) (下限:([b061]+[b062])×2)	100	○
b061	ウィンドウ コンパレータ[Ai1]下限レベル	0~100 (%) (上限:([b060]-[b062])×2)	0	○
b062	ウィンドウ コンパレータ[Ai1]ヒステリシス幅	0~10 (%) (上限:([b060]-[b061])/2)	0	○

\*2. 初期値選択[b085]を 00/01/03 で初期化した場合の、それぞれ初期値です。

\*3. WJ200 高周波互換モードの時。

コード	名称	データ範囲	初期値	運転中設定
b063	ウィンドウ コンパレータ[Ai2]上限レベル	0~100 (%) (下限:([b064]+[b065])×2)	100	○
b064	ウィンドウ コンパレータ[Ai2]下限レベル	0~100 (%) (上限:([b063]-[b065])×2)	0	○
b065	ウィンドウ コンパレータ[Ai2]ヒステリシス幅	0~10 (%) (上限:([b063]-[b064])/2)	0	○
b070	[Ai1]断線時動作レベル	0~100 (%) / no: 無効	no	○
b071	[Ai2]断線時動作レベル	0~100 (%) / no: 無効	no	○
b075	周囲温度	-10~50 (°C)	40	○
b078	積算入力電力クリア	00: 無効 01: クリア実行 (クリア後 00 に戻る)	00	○
b079	積算入力電力表示ゲイン	1~1000	1	○
b082	最低周波数	0.01~10.00 (Hz) (100.00 (Hz))	0.50	○
b083	キャリア周波数	2.0~15.0(kHz)(ND:標準負荷) 2.0~10.0(kHz)(LD:軽負荷) (2.0~10.0 (kHz)) <sup>3</sup> ※ディレーティングあり。	2.0/ 10.0/ 2.0 <sup>2</sup> (5.0) <sup>3</sup>	○
b084	初期化選択	00: 無効 01: トリップ来歴 02: パラメータ初期化 03: トリップ来歴+パラメータ 04: トリップ来歴+パラメータ+EzSQ	00	×
b085	初期値選択	00: パターン 0 01: パターン 1 03: パターン 3	00/ 01/ 03*2	×
b086	周波数変換係数	0.01~99.99	1.00	○
b087	STOP/RESET キー選択	00: 運転停止/トリップリセット共に有効 01: 運転停止/トリップリセット共に無効 02: トリップリセットのみ有効	00	○
b088	フリーラン解除後再始動	00: 0Hz スタート 01: f 合わせスタート 02: 周波数引込再始動	00	○
b089	自動キャリア低減選択	00: 無効 01: 有効(出力電流依存) 02: 有効(冷却フィン温度依存)	01	○
b090	制動抵抗動作回路(BRD)使用率	0.0~100.0(%) ※b097 の設定に依存	0.0	○
b091	停止方式選択	00: 減速停止 01: フリーランストップ	00	○
b092	冷却ファン動作選択	00: 常時 01: 運転中 ON(運転停止後、3 分間動作) 02: 冷却フィン温度依存	01	○
b093	冷却ファン累積時間クリア	00: 無効 01: クリア実行	00	○
b094	初期化対象選択	00: 全データ 01: 入出力端子・通信基本設定以外のデータ 02: [U***]登録パラメータのみ 03: [U***]登録パラメータと[b037]以外	00	×
b095	制動抵抗動作回路(BRD)選択	00: 無効 01: 有効、停止中は無効 02: 有効、停止中も有効	01/ 00/ 01 <sup>2</sup>	○
b096	制動抵抗動作回路(BRD)オンレベル	200V 級: 330~400 (VDC) 400V 級: 660~800 (VDC)	360 720	○
b097	制動抵抗動作回路(BRD)抵抗値	最小接続抵抗値~600.0 (Ω)	最小接続 抵抗	○
b098	地絡検出選択	00: 無効 01: 有効	00	×
b100	自由 V/f 周波数 1	0.~自由 V/f 周波数 2 (Hz)	0	×
b101	自由 V/f 電圧 1	0.0~800.0 (V)	0.0	×
b102	自由 V/f 周波数 2	自由 V/f 周波数 1~自由 V/f 周波数 3 (Hz)	0	×
b103	自由 V/f 電圧 2	0.0~800.0 (V)	0.0	×
b104	自由 V/f 周波数 3	自由 V/f 周波数 2~自由 V/f 周波数 4 (Hz)	0	×

\*1. WJ-C1 の定格電流を 100%とした値を設定してください。

\*2. 「初期値選択[b085]」を 00/01/03 で初期化した場合の、それぞれ初期値です。

\*3. WJ200 高周波互換モードの時。

コード	名称	データ範囲	初期値	運転中設定
b105	自由 V/f 電圧 3	0.0~800.0 (V)	0.0	×
b106	自由 V/f 周波数 4	自由 V/f 周波数 3~ 自由 V/f 周波数 5 (Hz)	0	×
b107	自由 V/f 電圧 4	0.0~800.0 (V)	0.0	×
b108	自由 V/f 周波数 5	自由 V/f 周波数 4~ 自由 V/f 周波数 6 (Hz)	0	×
b109	自由 V/f 電圧 5	0.0~800.0 (V)	0.0	×
b110	自由 V/f 周波数 6	自由 V/f 周波数 5~自由 V/f 周波数 7 (Hz)	0	×
b111	自由 V/f 電圧 6	0.0~800.0 (V)	0.0	×
b112	自由 V/f 周波数 7	自由 V/f 周波数 6~590 (Hz)	0	×
b113	自由 V/f 電圧 7	0.0~800.0 (V)	0.0	×
b120	ブレーキ制御選択	00: 無効 01: 有効 位置決め有効(連動): DB 有 位置決め無効: 通常のブレーキ制御 02: 有効 位置決め有効(連動): DB 無 位置決め無効: 通常のブレーキ制御	00	○
b121	ブレーキ開放確立待ち時間	0.00~5.00 (s)	0.00	○
b122	加速待ち時間	0.00~5.00 (s)	0.00	○
b123	停止待ち時間	0.00~5.00 (s)	0.00	○
b124	ブレーキ確認待ち時間	0.00~5.00 (s)	0.00	○
b125	ブレーキ開放周波数	0.00~590.00 (Hz)	0.00	○
b126	ブレーキ開放電流	(0.00~2.00)×定格電流 (A)	定格電流	○
b127	ブレーキ投入周波数	0.00~590.00 (Hz)	0.00	○
b130	過電圧抑制機能選択	00: 無効 01: 直流電圧一定制御 02: 加速有り	00	○
b131	過電圧抑制レベル	200 V 級: 330~400 (VDC) 400 V 級: 660~800 (VDC)	380/ 760	○
b132	過電圧抑制動作時間	0.10~30.00 (s)	1.00	○
b133	直流電圧一定制御 P ゲイン	0.00~5.00	0.20	○
b134	直流電圧一定制御 I ゲイン	0.0~150.0 (s)	1.0	○
b145	STO 入力動作選択	00:トリップしない(ハード的に遮断のみ) 01:[E37]トリップ 02:[E98]トリップ,[S-]表示 03(04):[S-]表示 (03,04 は機能上同一) 05:[S-],[F**]表示 ST1/ST2 遅れ検出有効 遅れ検出時運転許可条件有 06:[S-],[F**]表示 ST1/ST2 遅れ検出有効	00	○
b146	STO 入力復帰許容時間	0.00~2.00 (s)	0.00	○
b147	STO 特殊表示解除選択	00: 特殊表示を解除しない。 01: 特殊表示を解除する。	00/ 01/ 00 <sup>2</sup>	○
b148	STO 特殊表示再表示時間	1~30 (s)	30	○
b150	オペレータ接続時本体表示	001~060(d001~d060 に対応)	001	○
b160	2 種モニタ対象項目 1	001~030(d001~d030 に対応)	001	○
b161	2 種モニタ対象項目 2	001~030(d001~d030 に対応)	002	○
b163	モニタ中周波数変更	00: 無効 01: 有効([d001]/[d007]で周波数指令変更可)	00	○
b164	初期画面自動遷移機能	00: 無効 01: 有効	00	○
b165	オペレータ断線時の動作選択	00: トリップ 01: 減速停止後トリップ 02: 無視 03: フリーラン 04: 減速停止	02	○
b166	データ R/W 選択	00: R/W 許可 01: R/W 禁止	00	○
b171	インバータモード選択	00:無効 01:IM モード 02:(WJ200 高周波互換モード) <sup>3</sup> 03:PM モード	00	×
b180	初期化・モード選択実行	00: 無効 01: 初期化・モード選択実行	00	×

\*2. 「初期値選択[b085]」を 00/01/03 で初期化した場合の、それぞれ初期値です。

\*3. WJ200 高周波互換モードの時。

コード	名称	データ範囲	初期値	運転中設定
b190	表示選択[b037]用パスワード設定	0000(パスワード機能無効) 0001~FFFF(パスワード有効)	0000	×
b191	表示選択[b037]用パスワード認証	0000~FFFF	0000	×
b192	ソフトロック選択[b031]用パスワード設定	0000(パスワード機能無効) 0001~FFFF(パスワード有効)	0000	×
b193	ソフトロック選択[b031]用パスワード認証	0000~FFFF	0000	×
b910	電子サーマル減算機能選択	00: 無効 01: 有効 (固定減算レート) 02: 有効 ([b911]減算レート) 03: 有効 ([b912]時定数減算)	00/ 03/ 00 <sup>2</sup>	○
b911	電子サーマル減算時間	0.10~100000.00 (s) <sup>4</sup>	600.00	○
b912	電子サーマル減算時定数	0.10~100000.00 (s) <sup>4</sup>	120.00	○
b913	電子サーマル積算ゲイン	1.0 ~ 200.0 (%) <sup>4</sup>	100.0	○
b914	電源遮断時の電子サーマルカウンタ記憶	00: 無効 01: 有効	01	○

\*2. 「初期値選択[b085]」を 00/01/03 で初期化した場合の、それぞれ初期値です。

\*4. 初期値未満の設定の場合、保護が遅くなることによりモータ焼損し易い方向となりますのでご注意ください。

## C パラメータグループ

コード	名称	データ範囲	初期値	運転中設定
C001	入力端子[1]機能	『インテリジェント入力端子機能一覧』参照	[FW]	○
C002	入力端子[2]機能		[RV]	○
C003	入力端子[3]機能		[CF1]/ [EXT]/ [CF1] <sup>*1</sup>	○
C004	入力端子[4]機能		[CF2]/ [RS]/ [CF2] <sup>*1</sup>	○
C005	入力端子[5]機能		[2CH]/ [CF1]/ [2CH] <sup>*1</sup>	○
C006	入力端子[6]機能		[RS]/ [CF2]/ [RS] <sup>*1</sup>	○
C007	入力端子[7]機能		[USP]/ [JG]/ [USP] <sup>*1</sup>	○
C011	入力端子[1] a/b(NO/NC)	00: a 接点 (NO: Normally Open)) 01: b 接点 (NC: Normally Closed))	00	○
C012	入力端子[2] a/b(NO/NC)		00	○
C013	入力端子[3] a/b(NO/NC)		00	○
C014	入力端子[4] a/b(NO/NC)		00	○
C015	入力端子[5] a/b(NO/NC)		00	○
C016	入力端子[6] a/b(NO/NC)		00	○
C017	入力端子[7] a/b(NO/NC)		00	○
C021	出力端子[11]機能	『インテリジェント出力端子機能一覧』参照	[FA1]/ [RUN]/ [FA1] <sup>*1</sup>	○
C022	出力端子[12]機能		[RUN]/ [FA1]/ [RUN] <sup>*1</sup>	○
C026	出力端子[AL]機能		[AL]	○
C027	[Ao2]端子出力選択 (PWM/パルス出力)	00: 出力周波数 01: 出力電流 02: 出力トルク(センサレスベクトル制御時) 03: デジタル出力周波数 04: 出力電圧 05: 入力電力 06: 電子サーマル負荷率 07: LAD 周波数 08: デジタル電流モニタ 10: 冷却フィン温度 12: EzSQ 汎用アナログ出力 YA(0) 15: パルス入力モニタ 16: オプション	07	○
C028	[Ao1]端子出力選択 (アナログ出力モニタ)	00: 出力周波数 01: 出力電流 02: 出力トルク(センサレスベクトル制御時) 04: 出力電圧 05: 入力電力 06: 電子サーマル負荷率 07: LAD 周波数 10: 冷却フィン温度 11: 出力トルク(符号付き) (センサレスベクトル制御時) 13: EzSQ 汎用アナログ出力 YA(1) 16: オプション	07	○

\*1. 「初期値選択[b085]」を 00/01/03 で初期化した場合の、それぞれ初期値です。

コード	名称	データ範囲	初期値	運転中設定
C030	[Ao2]端子基準値 (デジタル電流モニタ出力時)	(0.20~2.00)×定格電流 (A) ※[C027]が「デジタル電流モニタ」の場合、1440Hz 出力 となる電流値を設定	定格電流	○
C031	出力端子[11] a/b(NO/NC)	00: a 接点(NO: Normally Open) 01: b 接点(NC: Normally Closed)	00	○
C032	出力端子[12] a/b(NO/NC)		00	○
C036	出力端子[AL] a/b(NO/NC)		01	○
C038	低電流信号出力モード選択	00: 運転中有効 01: 定速中のみ有効	01	○
C039	低電流検出レベル	(0.00~2.00)×定格電流 (A)	定格電流	○
C040	過負荷予告信号出力モード選択	00: 運転中有効 01: 定速中のみ有効	01	○
C041	第 1 過負荷予告レベル	(0.0~2.00)×定格電流 (A)	定格電流 ×1.15	○
C241	第 2 過負荷予告レベル		定格電流 ×1.15	○
C042	加速時到達周波数	0.00~590.00 (Hz)	0.00	○
C043	減速時到達周波数	0.00~590.00 (Hz)	0.00	○
C044	PID 偏差過大レベル	0.0~100.0 (%)	3.0	○
C045	加速時到達周波数 2	0.00~590.00 (Hz)	0.00	○
C046	減速時到達周波数 2	0.00~590.00 (Hz)	0.00	○
C047	パルス入力/モニタ出力スケール 変換値	0.01~99.99	1.00	○
C052	PID フィードバック比較信号 OFF レベル	0.0~100.0 (%)	100.0	○
C053	PID フィードバック比較信号 ON レベル	0.0~100.0 (%)	0.0	○
C054	オーバー/アンダートルク選択	00: オーバートルク 01: アンダートルク	00	○
C055	オーバー/アンダートルクレベル (正転力行)	0~200 (%)	100	○
C056	オーバー/アンダートルクレベル (逆転回生)	0~200 (%)	100	○
C057	オーバー/アンダートルクレベル (逆転力行)	0~200 (%)	100	○
C058	オーバー/アンダートルクレベル (正転回生)	0~200 (%)	100	○
C059	オーバー/アンダートルク出力信号 モード選択	00: 運転中有効 01: 定速中のみ有効	01	○
C061	電子サーマル ワーニングレベル(モータ)	0~100 (%)	90	○
C063	0Hz 検出値レベル	0.00~100.00 (Hz)	0.00	○
C064	冷却フィン過熱予告レベル	0~110 (°C)	100	○
C071	通信伝送速度選択	03: 2400bps 04: 4800bps 05: 9600bps 06: 19.2kbps 07: 38.4kbps 08: 57.6kbps 09: 76.8kbps 10: 115.2kbps	05	○
C072	通信局番選択	1~247	1	○
C074	通信パリティ選択	00: パリティなし 01: 偶数パリティ 02: 奇数パリティ	00	○
C075	通信ストップビット選択	01: 1bit 02: 2bit	01	○

コード	名称	データ範囲	初期値	運転中設定
C076	通信エラー選択	00: トリップ 01: 減速停止後トリップ 02: 無視 03: フリーランストップ 04: 減速停止	02	○
C077	通信タイムアウト時間	0.00: 無効 0.01~99.99 (s)	0.00	○
C078	通信待ち時間	0~1000 (ms)	0	○
C081	[Ai1]端子入力調整ゲイン	0.0~200.0 (%)	100	○
C082	[Ai2]端子入力調整ゲイン	0.0~200.0 (%)	100	○
C085	サーミスタ調整	0.0~200.0 (%)	100	○
C091	-	工場調整用 (00 から変更しないで下さい)	00	-
C096	通信方式選択	01: Modbus-RTU 02: EzCOM 03: EzCOM 管理	00	○
C098	EzCOM 開始 INV 局番	1~8	1	×
C099	EzCOM 終了 INV 局番	1~8	1	×
C100	EzCOM 開始選択	00: [EzCOM]端子 01: 常時通信	00	×
C101	FUP/FDN 記憶選択	00: 保存しない 01: 保存する	00	○
C102	リセット選択	00: ON 時リセット 01: OFF 時リセット 02: トリップ時のみ ON 時リセット 03: トリップ時のみ ON 時リセット+ リセット時トリップ関連のメモリのみクリア	00	○
C103	リセット解除後 再始動	00: 0Hz から再始動 01: f 合わせ再始動 02: 周波数引込再始動	00	○
C104	FUP/FDN [UDC]端子モード選択	00: 0Hz 01: 保存データ ※[C101]=01 で保存された値	00	○
C105	[Ao2]ゲイン調整	50~200 (%)	100	○
C106	[Ao1]ゲイン調整	50~200 (%)	100	○
C109	[Ao1]バイアス調整	0~100 (%)	0	○
C111	過負荷予告レベル 2	(0.00~2.00)×定格電流 (A)	定格電流× 1.15	○
C117	JOG 感度	1~24	1	×
C118	JOG 桁上げ感度	1~100	20	×
C130	出力端子[11]オンディレイ時間	0.0~100.0 (s)	0.0	○
C131	出力端子[11]オフディレイ時間	0.0~100.0 (s)	0.0	○
C132	出力端子[12]オンディレイ時間	0.0~100.0 (s)	0.0	○
C133	出力端子[12]オフディレイ時間	0.0~100.0 (s)	0.0	○
C140	出力端子[AL]オンディレイ時間	0.0~100.0 (s)	0.0	○
C141	出力端子[AL]オフディレイ時間	0.0~100.0 (s)	0.0	○
C142	論理演算出力信号 LOG1 選択 1	[C021]選択肢と同じ ([LOG1]~[LOG3], [OPO], no を除く)	00	○
C143	論理演算出力信号 LOG1 選択 2	[C021]選択肢と同じ ([LOG1]~[LOG3], [OPO], no を除く)	00	○
C144	論理演算出力信号 LOG1 演算子選択	00: AND 01: OR 02: XOR	00	○
C145	論理演算出力信号 LOG2 選択 1	[C021]選択肢と同じ ([LOG1]~[LOG3], [OPO], no を除く)	00	○
C146	論理演算出力信号 LOG2 選択 2	[C021]選択肢と同じ ([LOG1]~[LOG3], [OPO], no を除く)	00	○
C147	論理演算出力信号 LOG2 演算子選択	00: AND 01: OR 02: XOR	00	○

コード	名称	データ範囲	初期値	運転中設定
C148	論理演算出力信号 LOG3 選択 1	[C021]選択肢と同じ ([LOG1]~[LOG3], [OPO], no を除く)	00	○
C149	論理演算出力信号 LOG3 選択 2	[C021]選択肢と同じ ([LOG1]~[LOG3], [OPO], no を除く)	00	○
C150	論理演算出力信号 LOG3 演算子選択	00: AND 01: OR 02: XOR	00	○
C160	入力端子[1]応答時間	0~200 (×2ms)	1	○
C161	入力端子[2]応答時間	0~200 (×2ms)	1	○
C162	入力端子[3]応答時間	0~200 (×2ms)	1	○
C163	入力端子[4]応答時間	0~200 (×2ms)	1	○
C164	入力端子[5]応答時間	0~200 (×2ms)	1	○
C165	入力端子[6]応答時間	0~200 (×2ms)	1	○
C166	入力端子[7]応答時間	0~200 (×2ms)	1	○
C169	多段入力確定時間	0~200 (×10ms)	0	○
C900	IRDY 動作選択 <sup>*3</sup>	00: WJ200 Ver. 3.0 より前 01: WJ200 Ver. 3.0 以降	01	○
C901	過負荷予告信号判断処理周期選択 <sup>*3</sup>	00: 40msec 01: 2msec	00	○
C902	過負荷予告信号フィルタ時定数	0~9999 (ms)	300	○
C903	過負荷予告信号ヒステリシス <sup>*3</sup>	00.00~50.00 (%)	10.00	○

\*3. 本パラメータはダミーパラメータです。ユーザ設定は無効です。また、Modbus 通信等によるデータ読み書きは可能です。

## インテリジェント入力端子機能一覧

機能番号	記号	機能名称
00	FW	正転
01	RV	逆転
02	CF1	多段速 1
03	CF2	多段速 2
04	CF3	多段速 3
05	CF4	多段速 4
06	JG	ジョギング
07	DB	外部直流制動
08	SET	第 2 制御
09	2CH	2 段加減速
11	FRS	フリーランストップ
12	EXT	外部異常
13	USP	復電再始動防止
14	CS	商用切替
15	SFT	ソフトロック
16	AT	アナログ入力切替
18	RS	リセット
19	PTC	外部サーミスタ [C005]のみ割付け可能
20	STA	3 ワイヤ起動
21	STP	3 ワイヤ停止
22	F/R	3 ワイヤ正逆
23	PID	PID 無効
24	PIDC	PID 積分リセット
27	FUP	遠隔操作増速
28	FDN	遠隔操作減速
29	UDC	遠隔操作データクリア
31	F-OP	強制指令切替
32	SF1	多段速ビット 1
33	SF2	多段速ビット 2
34	SF3	多段速ビット 3
35	SF4	多段速ビット 4
36	SF5	多段速ビット 5
37	SF6	多段速ビット 6
38	SF7	多段速ビット 7

機能番号	記号	機能名称
39	OLR	過負荷制限切替
40	TL	トルク制限有効
41	TRQ1	トルクリミット切替 1
42	TRQ2	トルクリミット切替 2
44	BOK	ブレーキ確認
46	LAC	LAD キャンセル
47	PCLR	現在位置クリア
50	ADD	周波数加算
51	F-TM	強制ターミナル
52	ATR	トルク制御有効
53	KHC	積算入力電力クリア
56	MI1	汎用入力 1
57	MI2	汎用入力 2
58	MI3	汎用入力 3
59	MI4	汎用入力 4
60	MI5	汎用入力 5
61	MI6	汎用入力 6
62	MI7	汎用入力 7
65	AHD	アナログ指令保持
66	CP1	位置指令選択 1
67	CP2	位置指令選択 2
68	CP3	位置指令選択 3
69	ORL	原点リミット
70	ORG	原点復帰起動
73	SPD	速度/位置切替
81	ECOM	EzCOM 起動
82	PRG	EzSQ プログラム開始
83	HLD	加減速停止
84	REN	運転許可
85	PLB	パルス入力 B [C007]のみ割付け可能
86	DISP	表示固定
91	PSET	位置データプリセット
no	no	割り付けなし

## インテリジェント出力端子機能一覧

機能番号	記号	機能名称
00	RUN	運転中
01	FA1	定速到達時
02	FA2	設定周波数以上
03	OL	過負荷予告
04	OD	PID 偏差過大
05	AL	アラーム信号
06	FA3	設定周波数のみ
07	OTQ	オーバートルク/ アンダートルク
09	UV	不足電圧中
10	TRQ	トルク制限中
11	RNT	RUN 時間オーバー
12	ONT	電源 ON 時間オーバー
13	THM	電子サーマル警告(モータ)
19	BRK	ブレーキ開放
20	BER	ブレーキ異常
21	ZS	0Hz 検出
22	DSE	速度偏差過大
23	POK	位置決め完了
24	FA4	設定周波数以上 2
25	FA5	設定周波数のみ 2
26	OL2	過負荷予告 2
27	Ai1Dc	アナログ断線[Ai1]
28	Ai2Dc	アナログ断線[Ai2]
31	FBV	PID フィードバック比較
32	NDc	通信断線

機能番号	記号	機能名称
33	LOG1	論理演算結果 1
34	LOG2	論理演算結果 2
35	LOG3	論理演算結果 3
39	WAC	コンデンサ寿命予告
40	WAF	ファン寿命予告
41	FR	運転指令信号
42	OHF	冷却フィン過熱予告
43	LOC	低電流信号
44	MO1	汎用出力 1
45	MO2	汎用出力 2
46	MO3	汎用出力 3
50	IRDY	運転準備完了
51	FWR	正転運転中
52	RVR	逆転運転中
53	MJA	重故障信号
54	WCAi1	ウィンドウコンパレータ[Ai1]
55	WCAi2	ウィンドウコンパレータ[Ai2]
58	FREF	周波数指令パネル
59	REF	運転指令パネル
60	SETM	第 2 制御選択中
62	EDM	EDM 信号
63	OPO <sup>*1</sup>	オプション出力
64	FSC	STO 経路一致信号
no	no	割り付けなし

\*1. オプション出力機能(OPO)は、将来拡張用機能で現在機能しておりません。本機能は割付しないでください。

## Hパラメータグループ

コード	名称	データ範囲	初期値	運転中設定
H001	オートチューニング選択	00: 無効 01: 有効・非回転 02: 有効・回転	00	×
H002	第1IMモータ定数選択	00: 日立標準	00	×
H202	第2IMモータ定数選択	02: オートチューニングデータ		×
H003	第1IMモータ容量	0.1/0.2/0.4/0.55/0.75/1.1/ 1.5/2.2/3.0/3.7/4.0/5.5/ 7.5/11.0/15.0/18.5 (kW)	最大適用 モータ容量	×
H203	第2IMモータ容量			×
H004	第1IMモータ極数	2/4/6/~/46/48 (極)	4	×
H204	第2IMモータ極数			×
H005	第1IM速度応答	1~1000 (%)	100	○
H205	第2IM速度応答			○
H006	第1IM安定化定数	0~255	100	○
H206	第2IM安定化定数			○
H020	第1IMモータ定数R1	0.001~65.535 (Ω)	容量による	×
H220	第2IMモータ定数R1			×
H021	第1IMモータ定数R2	0.001~65.535 (Ω)	容量による	×
H221	第2IMモータ定数R2			×
H022	第1IMモータ定数L	0.01~655.35 (mH)	容量による	×
H222	第2IMモータ定数L			×
H023	第1IMモータ定数I0	0.01~655.35 (A)	容量による	×
H223	第2IMモータ定数I0			×
H024	第1IMモータ定数J	0.001~9999.000 (kgm <sup>2</sup> )	容量による	×
H224	第2IMモータ定数J			×
H030	第1IMモータ定数R1(オートチューニングデータ)	0.001~65.535 (Ω)	容量による	×
H230	第2IMモータ定数R1(オートチューニングデータ)			×
H031	第1IMモータ定数R2(オートチューニングデータ)	0.001~65.535 (Ω)	容量による	×
H231	第2IMモータ定数R2(オートチューニングデータ)			×
H032	第1IMモータ定数L(オートチューニングデータ)	0.01~655.35 (mH)	容量による	×
H232	第2IMモータ定数L(オートチューニングデータ)			×
H033	第1IMモータ定数I0(オートチューニングデータ)	0.01~655.35 (A)	容量による	×
H233	第2IMモータ定数I0(オートチューニングデータ)			×
H034	第1IMモータ定数J(オートチューニングデータ)	0.001~9999.000 (kgm <sup>2</sup> )	容量による	×
H234	第2IMモータ定数J(オートチューニングデータ)			×
H050	センサ付すべり補償Pゲイン(センサ付V/f)	0.00~10.00 (倍)	0.20	○
H051	センサ付すべり補償Iゲイン(センサ付V/f)	0~1000 (s)	2	○
H102 ~ H134	本パラメータは SM/PMM モータ関連機能です。 詳細についてはご購入元へお問い合わせください。			

## Pパラメータグループ

コード	名称	データ範囲	初期値	運転中設定
P001	オプションエラー発生時の動作選択	00: トリップ 01: 運転継続	00	○
P003	パルス入力検出対象選択	00: パルス入力周波数指令(PID 含む) 01: 速度フィードバック (第1制御選択時のみ有効) 02: EzSQ用拡張入力端子	00	×
P004	パルス入力モード選択	00: 単相パルス入力 01: 90°位相差パルス 02: 無効(設定しないでください) 03: 正逆転指令とパルス ※02は01と同じ動作となります。	00	×
P011	エンコーダ定数	32~1024 (pls)	512	×
P012	簡易位置決め選択	00: 簡易位置制御無効 02: 簡易位置制御有効	00	×
P014	クリープ速度移動量	0.0~400.0 (%)	125.0	×
P015	クリープ速度	最低周波数~10.0(Hz) (100.0(Hz)) <sup>*1</sup>	5.00	○
P017	位置決め完了範囲	0~10000 (pls) ※4通倍で設定します。	50	×
P026	過速度検出レベル	0.0~150.0 (%)	115.0	○
P027	速度偏差異常検出レベル	0.00~120.00 (Hz)	10.00	○
P031	加減速時間入力選択	00: 操作パネル 03: EzSQ	00	×
P033	トルク指令入力選択	00: [Ai1]端子 01: [Ai2]端子 03: パラメータ設定 06: オプション	00	×
P034	トルク指令	0~200 (%)	0	○
P036	トルクバイアス入力選択	00: 無し 01: パラメータ設定 05: オプション	00	×
P037	トルクバイアス量	-200~+200 (%)	0	○
P038	トルクバイアス極性選択	00: 符号通り 01: 回転方向に従う	00	×
P039	トルク制御時速度制限値(正転側)	0.00~120.00 (Hz)	0.00	○
P040	トルク制御時速度制限値(逆転側)	0.00~120.00 (Hz)	0.00	○
P041	速度/トルク制御切替時間	0~1000 (ms)	0	×
P044	通信監視タイマ	0.00~99.99 (s)	1.00	×
P045	オプション通信タイムアウト時動作選択	00: トリップ 01: 減速停止後トリップ 02: 無視 03: フリーランストップ 04: 減速停止	00	×
P046	アセンブリインスタンス No.	0~20	1	×
P048	Idleモード検出時動作	00: トリップ 01: 減速停止後トリップ 02: 無視 03: フリーラン 04: 減速停止	00	×
P049	回転速度用極数	0(無効)、 2/4/6/~ /46/48(極)	0	×
P055	パルス周波数スケール	1.0~32.0 (kHz)	25.0/ 1.5/ 25.0 <sup>-2</sup>	○
P056	パルス周波数フィルタ時定数	0.01~2.00 (s)	0.10	○
P057	パルス周波数バイアス量	-100~+100 (%)	0	○

\*1. WJ200 高周波互換モードの時。

コード	名称	データ範囲	初期値	運転中設定
P058	パルス周波数検出上限リミット	0~100 (%)	100	○
P059	パルス周波数検出下限レベル	0.01~20.00 (%)	1.00	○
P060	位置指令 0	位置範囲指定(逆転側)[P073] ~ 位置範囲指定(正転側)[P072] (pls) ※ 1 通倍で設定します。	0	○
P061	位置指令 1		0	○
P062	位置指令 2		0	○
P063	位置指令 3		0	○
P064	位置指令 4		0	○
P065	位置指令 5		0	○
P066	位置指令 6		0	○
P067	位置指令 7		0	○
P068	原点復帰モード選択	00: 低速原点復帰 01: 高速原点復帰	00	○
P069	原点復帰方向選択	00: 正転側 01: 逆転側	01	○
P070	低速原点復帰速度	0.00~10.00 (Hz) (100.00 (Hz)) <sup>1</sup>	5.00	○
P071	高速原点復帰速度	0.00~第 1 最高周波数 (Hz)	5.00	○
P072	位置範囲指定(正転側)	0~+268435455	+268435455	○
P073	位置範囲指定(逆転側)	-268435455~0	-268435455	○
P075	位置決めモード選択	00: リミットする 01: リミットしない	00	×
P077	エンコーダ断線検出時間	0.0~10.0 (s)	1.0	○
P080	位置決め再開範囲	0~10000 (pulse) ※ 4 通倍で設定します。	0	×
P081	電源遮断時の現在位置記憶	00: 無効 01: 有効	00	○
P082	電源遮断時位置データ	位置範囲指定(逆転側)[P073] ~ 位置範囲指定(正転側)[P072] (pls)	0	○
P083	プリセット位置データ	位置範囲指定(逆転側)[P073] ~ 位置範囲指定(正転側)[P072] (pls)	0	○
P100	EzSQ ユーザ パラメータ U(00)	0~65535	0	○
P101	EzSQ ユーザ パラメータ U(01)	0~65535	0	○
P102	EzSQ ユーザ パラメータ U(02)	0~65535	0	○
P103	EzSQ ユーザ パラメータ U(03)	0~65535	0	○
P104	EzSQ ユーザ パラメータ U(04)	0~65535	0	○
P105	EzSQ ユーザ パラメータ U(05)	0~65535	0	○
P106	EzSQ ユーザ パラメータ U(06)	0~65535	0	○
P107	EzSQ ユーザ パラメータ U(07)	0~65535	0	○
P108	EzSQ ユーザ パラメータ U(08)	0~65535	0	○
P109	EzSQ ユーザ パラメータ U(09)	0~65535	0	○
P110	EzSQ ユーザ パラメータ U(10)	0~65535	0	○
P111	EzSQ ユーザ パラメータ U(11)	0~65535	0	○
P112	EzSQ ユーザ パラメータ U(12)	0~65535	0	○

\*1. WJ200 高周波互換モードの時。

\*2. 「初期値選択[b085]」を 00/01/03 で初期化した場合の、それぞれ初期値です。

コード	名称	データ範囲	初期値	運転中設定
P113	EzSQ ユーザ パラメータ U(13)	0~65535	0	○
P114	EzSQ ユーザ パラメータ U(14)	0~65535	0	○
P115	EzSQ ユーザ パラメータ U(15)	0~65535	0	○
P116	EzSQ ユーザ パラメータ U(16)	0~65535	0	○
P117	EzSQ ユーザ パラメータ U(17)	0~65535	0	○
P118	EzSQ ユーザ パラメータ U(18)	0~65535	0	○
P119	EzSQ ユーザ パラメータ U(19)	0~65535	0	○
P120	EzSQ ユーザ パラメータ U(20)	0~65535	0	○
P121	EzSQ ユーザ パラメータ U(21)	0~65535	0	○
P122	EzSQ ユーザ パラメータ U(22)	0~65535	0	○
P123	EzSQ ユーザ パラメータ U(23)	0~65535	0	○
P124	EzSQ ユーザ パラメータ U(24)	0~65535	0	○
P125	EzSQ ユーザ パラメータ U(25)	0~65535	0	○
P126	EzSQ ユーザ パラメータ U(26)	0~65535	0	○
P127	EzSQ ユーザ パラメータ U(27)	0~65535	0	○
P128	EzSQ ユーザ パラメータ U(28)	0~65535	0	○
P129	EzSQ ユーザ パラメータ U(29)	0~65535	0	○
P130	EzSQ ユーザ パラメータ U(30)	0~65535	0	○
P131	EzSQ ユーザ パラメータ U(31)	0~65535	0	○
P140	EzCOM データ数	1~5	5	○
P141	EzCOM 送信先 局番 1	1~247	1	○
P142	EzCOM 送信先 レジスタ 1	0000h~FFFFh	0000	○
P143	EzCOM 送信元 レジスタ 1	0000h~FFFFh	0000	○
P144	EzCOM 送信先 局番 2	1~247	2	○
P145	EzCOM 送信先 レジスタ 2	0000h~FFFFh	0000	○
P146	EzCOM 送信元 レジスタ 2	0000h~FFFFh	0000	○
P147	EzCOM 送信先 局番 3	1~247	3	○
P148	EzCOM 送信先 レジスタ 3	0000h~FFFFh	0000	○
P149	EzCOM 送信元 レジスタ 3	0000h~FFFFh	0000	○
P150	EzCOM 送信先 局番 4	1~247	4	○

コード	名称	データ範囲	初期値	運転中設定
P151	EzCOM 送信先レジスタ 4	0000h~FFFFh	0000	○
P152	EzCOM 送信元レジスタ 4	0000h~FFFFh	0000	○
P153	EzCOM 送信先局番 5	1~247	5	○
P154	EzCOM 送信先レジスタ 5	0000h~FFFFh	0000	○
P155	EzCOM 送信元レジスタ 5	0000h~FFFFh	0000	○
P160	フレキシブルコマンド登録書込レジスタ 1	0000h~FFFFh	0000	○
P161	フレキシブルコマンド登録書込レジスタ 2	0000h~FFFFh	0000	○
P162	フレキシブルコマンド登録書込レジスタ 3	0000h~FFFFh	0000	○
P163	フレキシブルコマンド登録書込レジスタ 4	0000h~FFFFh	0000	○
P164	フレキシブルコマンド登録書込レジスタ 5	0000h~FFFFh	0000	○
P165	フレキシブルコマンド登録書込レジスタ 6	0000h~FFFFh	0000	○
P166	フレキシブルコマンド登録書込レジスタ 7	0000h~FFFFh	0000	○
P167	フレキシブルコマンド登録書込レジスタ 8	0000h~FFFFh	0000	○
P168	フレキシブルコマンド登録書込レジスタ 9	0000h~FFFFh	0000	○
P169	フレキシブルコマンド登録書込レジスタ 10	0000h~FFFFh	0000	○
P170	フレキシブルコマンド登録読出レジスタ 1	0000h~FFFFh	0000	○
P171	フレキシブルコマンド登録読出レジスタ 2	0000h~FFFFh	0000	○
P172	フレキシブルコマンド登録読出レジスタ 3	0000h~FFFFh	0000	○
P173	フレキシブルコマンド登録読出レジスタ 4	0000h~FFFFh	0000	○
P174	フレキシブルコマンド登録読出レジスタ 5	0000h~FFFFh	0000	○
P175	フレキシブルコマンド登録読出レジスタ 6	0000h~FFFFh	0000	○
P176	フレキシブルコマンド登録読出レジスタ 7	0000h~FFFFh	0000	○
P177	フレキシブルコマンド登録読出レジスタ 8	0000h~FFFFh	0000	○
P178	フレキシブルコマンド登録読出レジスタ 9	0000h~FFFFh	0000	○
P179	フレキシブルコマンド登録読出レジスタ 10	0000h~FFFFh	0000	○
P180	PROFIBUS Node アドレス	0~125	0	×
P181	PROFIBUS Clear Mode 選択	00: クリア 01: 前回値保持	00	×
P182	PROFIBUS Map 選択	00: PPO タイプ 01: Conventional 02: フレキシブルモード選択	00	×
P185	CANopen Node アドレス	0~127	0	×
P186	CANopen 通信速度	00: Auto 01: 10kbps / 02: 20kbps 03: 50kbps / 04: 125kbps 05: 250kbp / 06: 500kbps 07: 800kbp / 08: 1Mbps	06	×
P190	CompoNet Node アドレス	00~63	0	×
P192	DeviceNet MAC ID	00~63	63	×
P195	ML2 フレーム長	00: 32bytes 01: 17bytes	00	×
P196	ML2 Node アドレス	21h~3Eh	21h	×
P200	レジスタマッピング選択	00:標準 Modbus アドレス 01:Modbus マッピング機能有効	00	○
P201	外部レジスタ 1	0000h~FFFFh	0000h	○
P202	外部レジスタ 2	0000h~FFFFh	0000h	○
P203	外部レジスタ 3	0000h~FFFFh	0000h	○
P204	外部レジスタ 4	0000h~FFFFh	0000h	○
P205	外部レジスタ 5	0000h~FFFFh	0000h	○
P206	外部レジスタ 6	0000h~FFFFh	0000h	○
P207	外部レジスタ 7	0000h~FFFFh	0000h	○

コード	名称	データ範囲	初期値	運転中設定
P208	外部レジスタ 8	0000h~FFFFh	0000h	○
P209	外部レジスタ 9	0000h~FFFFh	0000h	○
P210	外部レジスタ 10	0000h~FFFFh	0000h	○
P211	外部レジスタのフォーマット 1	00: 符号なしワードデータ 01: 符号ありワードデータ	00	○
P212	外部レジスタのフォーマット 2	00: 符号なしワードデータ 01: 符号ありワードデータ	00	○
P213	外部レジスタのフォーマット 3	00: 符号なしワードデータ 01: 符号ありワードデータ	00	○
P214	外部レジスタのフォーマット 4	00: 符号なしワードデータ 01: 符号ありワードデータ	00	○
P215	外部レジスタのフォーマット 5	00: 符号なしワードデータ 01: 符号ありワードデータ	00	○
P216	外部レジスタのフォーマット 6	00: 符号なしワードデータ 01: 符号ありワードデータ	00	○
P217	外部レジスタのフォーマット 7	00: 符号なしワードデータ 01: 符号ありワードデータ	00	○
P218	外部レジスタのフォーマット 8	00: 符号なしワードデータ 01: 符号ありワードデータ	00	○
P219	外部レジスタのフォーマット 9	00: 符号なしワードデータ 01: 符号ありワードデータ	00	○
P220	外部レジスタのフォーマット 10	00: 符号なしワードデータ 01: 符号ありワードデータ	00	○
P221	スケーリング 1	0.001~65.535	1.000	○
P222	スケーリング 2	0.001~65.535	1.000	○
P223	スケーリング 3	0.001~65.535	1.000	○
P224	スケーリング 4	0.001~65.535	1.000	○
P225	スケーリング 5	0.001~65.535	1.000	○
P226	スケーリング 6	0.001~65.535	1.000	○
P227	スケーリング 7	0.001~65.535	1.000	○
P228	スケーリング 8	0.001~65.535	1.000	○
P229	スケーリング 9	0.001~65.535	1.000	○
P230	スケーリング 10	0.001~65.535	1.000	○
P301	内部レジスタ 1	0000h~FFFFh	0000h	○
P302	内部レジスタ 2	0000h~FFFFh	0000h	○
P303	内部レジスタ 3	0000h~FFFFh	0000h	○
P304	内部レジスタ 4	0000h~FFFFh	0000h	○
P305	内部レジスタ 5	0000h~FFFFh	0000h	○
P306	内部レジスタ 6	0000h~FFFFh	0000h	○
P307	内部レジスタ 7	0000h~FFFFh	0000h	○
P308	内部レジスタ 8	0000h~FFFFh	0000h	○
P309	内部レジスタ 9	0000h~FFFFh	0000h	○
P310	内部レジスタ 10	0000h~FFFFh	0000h	○
P400	エンディアン選択	00: ビッグエンディアン 01: リトルエンディアン 02: 特殊エンディアン	00	○
P900	単相エンコーダパルス 半周期/全周期選択 <sup>*3</sup>	00: 半周期 01: 全周期	00	○
P901	速度検出フィルタ時定数	0~9999	20	○

\*3. 本パラメータはダミーパラメータです。ユーザ設定は無効となり、常時「全周期(01)」として動作します。また、Modbus 通信等によるデータ読み書きは可能です。

## Uパラメータグループ

コード	名称	データ範囲	初期値	運転中設定
U001	ユーザパラメータ 1 選択	no/d001~P196	no	○
U002	ユーザパラメータ 2 選択	no/d001~P196	no	○
U003	ユーザパラメータ 3 選択	no/d001~P196	no	○
U004	ユーザパラメータ 4 選択	no/d001~P196	no	○
U005	ユーザパラメータ 5 選択	no/d001~P196	no	○
U006	ユーザパラメータ 6 選択	no/d001~P196	no	○
U007	ユーザパラメータ 7 選択	no/d001~P196	no	○
U008	ユーザパラメータ 8 選択	no/d001~P196	no	○
U009	ユーザパラメータ 9 選択	no/d001~P196	no	○
U010	ユーザパラメータ 10 選択	no/d001~P196	no	○
U011	ユーザパラメータ 11 選択	no/d001~P196	no	○
U012	ユーザパラメータ 12 選択	no/d001~P196	no	○
U013	ユーザパラメータ 13 選択	no/d001~P196	no	○
U014	ユーザパラメータ 14 選択	no/d001~P196	no	○
U015	ユーザパラメータ 15 選択	no/d001~P196	no	○
U016	ユーザパラメータ 16 選択	no/d001~P196	no	○
U017	ユーザパラメータ 17 選択	no/d001~P196	no	○
U018	ユーザパラメータ 18 選択	no/d001~P196	no	○
U019	ユーザパラメータ 19 選択	no/d001~P196	no	○
U020	ユーザパラメータ 20 選択	no/d001~P196	no	○
U021	ユーザパラメータ 21 選択	no/d001~P196	no	○
U022	ユーザパラメータ 22 選択	no/d001~P196	no	○
U023	ユーザパラメータ 23 選択	no/d001~P196	no	○
U024	ユーザパラメータ 24 選択	no/d001~P196	no	○
U025	ユーザパラメータ 25 選択	no/d001~P196	no	○
U026	ユーザパラメータ 26 選択	no/d001~P196	no	○
U027	ユーザパラメータ 27 選択	no/d001~P196	no	○
U028	ユーザパラメータ 28 選択	no/d001~P196	no	○
U029	ユーザパラメータ 29 選択	no/d001~P196	no	○
U030	ユーザパラメータ 30 選択	no/d001~P196	no	○
U031	ユーザパラメータ 31 選択	no/d001~P196	no	○
U032	ユーザパラメータ 32 選択	no/d001~P196	no	○