

## d モニタグループ

| コード   | 名称                  | データ範囲   | 運転中<br>変更 |
|-------|---------------------|---|-----------|
| dA-01 | 出力周波数モニタ            | 0.00~590.00 (Hz)  | ○         |
| dA-02 | 出力電流モニタ             | 0.00~655.35 (A)   | —         |
| dA-03 | 運転方向モニタ             | o: 停止中<br>d: 0Hz 出力中<br>F: 正転中<br>r: 逆転中  | —         |
| dA-04 | 周波数指令モニタ(計算後)(符号付)  | -590.00~590.00 (Hz)   | —         |
| dA-06 | 出力周波数変換モニタ          | 0.00~59000.00   | ○         |
| dA-08 | 速度検出値モニタ            | -590.00~590.00 (Hz)   | —         |
| dA-12 | 出力周波数モニタ(符号付)       | -590.00~590.00 (Hz)   | —         |
| dA-14 | 周波数上限リミットモニタ        | 0.00~590.00 (Hz)  | —         |
| dA-15 | トルク指令モニタ(計算後)       | -1000.0~1000.0 (%)  | —         |
| dA-16 | トルクリミットモニタ          | 0.0~500.0 (%)   | —         |
| dA-17 | 出力トルクモニタ            | -1000.0~1000.0 (%)  | —         |
| dA-18 | 出力電圧モニタ(実効値)        | 0.0~800.0 (V)   | —         |
| dA-20 | 現在位置モニタ             | 絶対位置制御モード :<br>-268435455~268435455 (pls)<br>高分解能絶対位置制御モード :<br>-1073741823~1073741823 (pls)  | —         |
| dA-28 | パルスカウンタ<br>モニタ      | 0~2147483647  | —         |
| dA-30 | 入力電力モニタ             | 0.00~655.35 (kW)  | —         |
| dA-32 | 積算入力電力モニタ           | 0.0~1000000.0 (kWh)   | —         |
| dA-34 | 出力電力モニタ             | 0.00~655.35 (kW)  | —         |
| dA-36 | 積算出力電力モニタ           | 0.0~1000000.0 (kWh)   | —         |
| dA-40 | 直流電圧モニタ             | 0.0~1000.0 (VDC)  | —         |
| dA-41 | 制動抵抗動作回路(BRD)負荷率モニタ | 0.00~100.00 (%)   | —         |
| dA-42 | 電子サーマル負荷率モニタ(モータ)   | 0.00~100.00 (%)   | —         |
| dA-43 | 電子サーマル負荷率モニタ(インバータ) | 0.00~100.00 (%)   | —         |
| dA-44 | Safety STO 端子モニタ    | <br>5 4 3 2 1<br>1: ST1 端子 (STO または運転許可)<br>2: ST2 端子 (STO または運転許可)<br>3: EDM 端子 (OFF または ON)<br>4: SFM1 信号 (OFF または ON)<br>5: SFM2 信号 (OFF または ON) | —         |
| dA-45 | Safety STO モニタ      | 00: 入力なし (no)<br>01: P-1A (-F20-)<br>02: P-2A (-F10-)<br>03: P-1b (-F02-)<br>04: P-2b (-F01-)<br>05: P-1C (-F22-)<br>06: P-2C (-F11-)<br>07: STO (--S--)  | —         |
| dA-51 | 入力端子モニタ             | <br>8 7 6 5 4 3 2 1<br>ON<br>OFF (例) 1, 2: ON<br>3~8: OFF   | —         |
| dA-54 | 出力端子モニタ             | <br>AL 12 11<br>ON<br>OFF (例) 11, 12: ON<br>AL: OFF   | —         |

| コード   | 名称                         | データ範囲   | 運転中<br>変更 |
|-------|----------------------------|---|-----------|
| dA-60 | アナログ入出力選択状態モニタ             | <br>(例) Ai1 : アナログ電流入力<br>Ai2 : アナログ電圧入力<br>Ao1 : アナログ電流出力<br>Ao2 : 常に電圧表示となります | -         |
| dA-61 | アナログ入力[Ai1]モニタ             | 0.00~100.00 (%)   | -         |
| dA-62 | アナログ入力[Ai2]モニタ             | 0.00~100.00 (%)   | -         |
| dA-70 | パルス入力モニタ                   | -100.00~100.00 (%)  | -         |
| dA-81 | オプション実装状態モニタ <sup>*1</sup> | 00: (0x00) 無し<br>02: (0x02) EtherCAT<br>03: (0x03) PROFINET<br>06: (0x06) PROFIBUS-DP<br>07: (0x07) CC-Link   | -         |
| db-01 | プログラムダウンロードモニタ             | 00: プログラム無し<br>01: プログラム有り  | -         |
| db-02 | プログラム番号モニタ                 | 0000~9999   | -         |
| db-03 | プログラムカウンタ(Task-1)          | 0~1024  | -         |
| db-04 | プログラムカウンタ(Task-2)          | 0~1024  | -         |
| db-05 | プログラムカウンタ(Task-3)          | 0~1024  | -         |
| db-06 | プログラムカウンタ(Task-4)          | 0~1024  | -         |
| db-07 | プログラムカウンタ(Task-5)          | 0~1024  | -         |
| db-08 | ユーザモニタ 0                   | -2147483648~2147483647  | -         |
| db-10 | ユーザモニタ 1                   | -2147483648~2147483647  | -         |
| db-12 | ユーザモニタ 2                   | -2147483648~2147483647  | -         |
| db-14 | ユーザモニタ 3                   | -2147483648~2147483647  | -         |
| db-16 | ユーザモニタ 4                   | -2147483648~2147483647  | -         |
| db-18 | アナログ出力モニタ YA0              | 0.00~100.00 (%)   | -         |
| db-19 | アナログ出力モニタ YA1              | 0.00~100.00 (%)   | -         |
| db-28 | プログラム状態                    | 00: 待機中<br>01: 実行中<br>02: 中断中<br>03: 停止中<br>04: トリップ中   | -         |
| db-29 | エラータスク番号                   | 0~5   | -         |
| db-30 | PID1 フィードバックデータ 1 モニタ      | -100.00~100.00 (%)<br>表示はPID1 スケール調整 (AH-04, 05, 06)による   | -         |
| db-32 | PID1 フィードバックデータ 2 モニタ      | -100.00~100.00 (%)<br>表示はPID1 スケール調整 (AH-04, 05, 06)による   | -         |
| db-34 | PID1 フィードバックデータ 3 モニタ      | -100.00~100.00 (%)<br>表示はPID1 スケール調整 (AH-04, 05, 06)による   | -         |
| db-36 | PID2 フィードバックデータモニタ         | -100.00~100.00 (%)<br>表示はPID2 スケール調整 (AJ-04, 05, 06)による   | -         |
| db-42 | PID1 目標値モニタ(演算後)           | -100.00~100.00 (%)<br>表示はPID1 スケール調整 (AH-04, 05, 06)による   | -         |
| db-44 | PID1 フィードバックデータモニタ(演算後)    | -100.00~100.00 (%)<br>表示はPID1 スケール調整 (AH-04, 05, 06)による   | -         |
| db-50 | PID1 出力モニタ                 | -100.00~100.00 (%)  | -         |
| db-51 | PID1 偏差モニタ                 | -200.00~200.00 (%)  | -         |
| db-52 | PID1 偏差 1 モニタ              | -200.00~200.00 (%)  | -         |
| db-53 | PID1 偏差 2 モニタ              | -200.00~200.00 (%)  | -         |
| db-54 | PID1 偏差 3 モニタ              | -200.00~200.00 (%)  | -         |
| db-55 | PID2 出力モニタ                 | -100.00~100.00 (%)  | -         |

\*1. WJ-C1 拡張モード用の通信オプションは、開発中です。通信オプションが必要な場合は、基本モードに変更いただくと WJ200 シリーズ用通信オプションをご使用いただけます。

| コード   | 名称                 | データ範囲   | 運転中<br>変更 |
|-------|--------------------|---|-----------|
| db-56 | PID2 偏差モニタ         | -200.00~200.00 (%)  | —         |
| db-61 | PID 現在 P ゲインモニタ    | 0.0~100.0   | —         |
| db-62 | PID 現在 I ゲインモニタ    | 0.0~3600.0 (s)  | —         |
| db-63 | PID 現在 D ゲインモニタ    | 0.00~100.00 (s)   | —         |
| db-64 | PID フィードフォワードモニタ   | 0.00~100.00 (%)   | —         |
| dC-01 | インバータ負荷仕様選択状態モニタ   | 01: 軽負荷(LD)<br>02: 標準負荷(ND)   | —         |
| dC-02 | 定格電流モニタ            | 0.0~6553.5 (A)  | —         |
| dC-07 | 主速指令先モニタ           | 01: [Ai1]端子入力 / 02: [Ai2]端子入力<br>07: 多段速 0 速 / 09: 多段速 1<br>10: 多段速 2 / 11: 多段速 3<br>12: 多段速 4 / 13: 多段速 5<br>14: 多段速 6 / 15: 多段速 7<br>16: 多段速 8 / 17: 多段速 9<br>18: 多段速 10 / 19: 多段速 11<br>20: 多段速 12 / 21: 多段速 13<br>22: 多段速 14 / 23: 多段速 15<br>24: ジョギング / 25: RS485 設定<br>26: オプション / 29: パルス入力<br>31: プログラム機能 / 32: PID 演算<br>33: VR(操作パネル) /<br>34: AHD 保持速度 | —         |
| dC-08 | 補助速指令先モニタ          | 00: 無効 / 01: [Ai1]端子入力<br>02: [Ai2]端子入力 / 08: 補助速(パラメータ)<br>25: RS485 設定 / 26: オプション<br>29: パルス入力 / 31: プログラム機能<br>32: PID 演算 / 33: VR(操作パネル)   | —         |
| dC-10 | 運転指令先モニタ           | 00: [FW]/[RV]端子<br>01: 3 ワイヤ<br>02: 操作パネルの RUN キー<br>03: RS485 設定<br>04: オプション  | —         |
| dC-15 | 冷却フィン温度モニタ         | -20.0~200.0 (°C)  | —         |
| dC-16 | 寿命診断モニタ            |  寿命判断<br>正常<br>4 3 2 1<br>1: 基板上の電解コンデンサ<br>2: 冷却ファン<br>3: パワーモジュール<br>4: 突入電流防止回路  | —         |
| dC-20 | 累積起動回数モニタ          | 1~65535   | —         |
| dC-21 | 電源投入回数モニタ          | 1~65535   | —         |
| dC-22 | RUN 中累積時間モニタ       | 0~1000000 (hr)  | —         |
| dC-24 | 累積電源 ON 時間モニタ      | 0~1000000 (hr)  | —         |
| dC-26 | 冷却ファン累積稼働時間モニタ     | 0~1000000 (hr)  | —         |
| dC-30 | ユーザ選択 2 種モニタ       | UA-96, UA-97 選択モニタデータ   | —         |
| dC-31 | 非正常検出値モニタ          | -100.00~100.00 (%)  | —         |
| dC-32 | 非正常検出上限モニタ         | -100.00~100.00 (%)  | —         |
| dC-33 | 非正常検出下限モニタ         | -100.00~100.00 (%)  | —         |
| dC-37 | アイコン 2 LIM 詳細モニタ   | 00: モータ駆動制限状態では無い<br>01: 過電流抑制中<br>02: 過負荷制限中<br>03: 過電圧抑制中<br>04: トルク制限中<br>05: 上下限リミット, ジャンプ周波数, 設定制限中<br>06: 最低周波数 設定制限中   | —         |
| dC-38 | アイコン 2 ALT 詳細モニタ   | 00: 予告機能動作状態では無い<br>01: 過負荷予告<br>02: モータサーマル予告<br>03: コントローラサーマル予告<br>04: モータ加熱予告   | —         |
| dC-39 | アイコン 2 RETRY 詳細モニタ | 00: リトライ/再起動の状態では無い<br>01: リトライ待機中<br>02: 再始動待機中  | —         |

| コード                | 名称                     | データ範囲   | 運転中<br>変更 |
|--------------------|------------------------|---|-----------|
| dC-40              | アイコン 2 NRDY 詳細モニタ      | 00: 準備完了状態 (IRDY=ON)<br>01: トリップ発生<br>02: 電源異常<br>03: リセット中<br>04: STO<br>05: 待機中<br>06: データ不整合 その他<br>(FB 不付, AB 相設定矛盾等含む)<br>07: シーケンス異常<br>08: フリーラン<br>09: 強制停止 | —         |
| dC-45              | IM/SM モニタ              | 00: IM 選択中<br>01: SM 選択中  | —         |
| dC-47              | オートチューニングモードモニタ        | 00: --<br>01: オートチューニング完了<br>02: オートチューニング失敗  | —         |
| dC-49              | 強制運転モードモニタ             | 00: 無効<br>01: 強制運転<br>02: バイパス  | —         |
| dC-50              | ファームウェア Ver. モニタ (I/O) | 00.00~99.99 (MM.mm)<br>MM: メジャー、mm: マイナー  | —         |
| dC-53              | ファームウェア Gr. モニタ        | 00: Standard  | —         |
| dC-87              | ファームウェア Ver. モニタ (コア)  | 00.00~99.99 (MM.mm)<br>MM: メジャー、mm: マイナー  | —         |
| dE-01              | トリップ回数モニタ              | 0~65535 (回)   | —         |
| dE-11              | トリップモニタ 1 要因           | E001~E122   | —         |
|                    | トリップモニタ 1 出力周波数 (符号付)  | -590.00~590.00 (Hz)   | —         |
|                    | トリップモニタ 1 出力電流         | 0.00~655.35 (A)   | —         |
|                    | トリップモニタ 1 P-N 間直流電圧    | 0.0~1000.0 (VDC)  | —         |
|                    | トリップモニタ 1 インバータ状態      | 0~8   | —         |
|                    | トリップモニタ 1 LAD 状態       | 0~5   | —         |
|                    | トリップモニタ 1 INV 制御モード    | 0~11  | —         |
|                    | トリップモニタ 1 制限状態         | 0~6   | —         |
|                    | トリップモニタ 1 特殊状態         | 0~6   | —         |
|                    | トリップモニタ 1 RUN 時間       | 0~1000000 (hr)  | —         |
|                    | トリップモニタ 1 電源 ON 時間     | 1~1000000 (hr)  | —         |
|                    | トリップモニタ 1 絶対時間 年/月     | YY/MM   | —         |
|                    | トリップモニタ 1 絶対時間 日/曜     | DD/WW   | —         |
| トリップモニタ 1 絶対時間 時/分 | HH/mm                  | —   |           |
| dE-12              | トリップモニタ 2 要因           | E001~E122   | —         |
|                    | トリップモニタ 2 出力周波数 (符号付)  | -590.00~590.00 (Hz)   | —         |
|                    | トリップモニタ 2 出力電流         | 0.00~655.35 (A)   | —         |
|                    | トリップモニタ 2 P-N 間直流電圧    | 0.0~1000.0 (VDC)  | —         |
|                    | トリップモニタ 2 インバータ状態      | 0~8   | —         |
|                    | トリップモニタ 2 LAD 状態       | 0~5   | —         |
|                    | トリップモニタ 2 INV 制御モード    | 0~11  | —         |
|                    | トリップモニタ 2 制限状態         | 0~6   | —         |
|                    | トリップモニタ 2 特殊状態         | 0~6   | —         |
|                    | トリップモニタ 2 RUN 時間       | 0~1000000 (hr)  | —         |
|                    | トリップモニタ 2 電源 ON 時間     | 1~1000000 (hr)  | —         |
|                    | トリップモニタ 2 絶対時間 年/月     | YY/MM   | —         |
|                    | トリップモニタ 2 絶対時間 日/曜     | DD/WW   | —         |
| トリップモニタ 2 絶対時間 時/分 | HH/mm                  | —   |           |
| dE-13              | トリップモニタ 3 要因           | E001~E122   | —         |
|                    | トリップモニタ 3 出力周波数 (符号付)  | -590.00~590.00 (Hz)   | —         |
|                    | トリップモニタ 3 出力電流         | 0.00~655.35 (A)   | —         |
|                    | トリップモニタ 3 P-N 間直流電圧    | 0.0~1000.0 (VDC)  | —         |
|                    | トリップモニタ 3 インバータ状態      | 0~8   | —         |
|                    | トリップモニタ 3 LAD 状態       | 0~5   | —         |

| コード   | 名称                    | データ範囲               | 運転中<br>変更 |
|-------|-----------------------|---------------------|-----------|
|       | トリップモニタ 3 INV 制御モード   | 0~11                | -         |
|       | トリップモニタ 3 制限状態        | 0~6                 | -         |
|       | トリップモニタ 3 特殊状態        | 0~6                 | -         |
|       | トリップモニタ 3 RUN 時間      | 0~1000000 (hr)      | -         |
|       | トリップモニタ 3 電源 ON 時間    | 1~1000000 (hr)      | -         |
|       | トリップモニタ 3 絶対時間 年/月    | YY/MM               | -         |
|       | トリップモニタ 3 絶対時間 日/曜    | DD/WW               | -         |
|       | トリップモニタ 3 絶対時間 時/分    | HH/mm               | -         |
| dE-14 | トリップモニタ 4 要因          | E001~E122           | -         |
|       | トリップモニタ 4 出力周波数 (符号付) | -590.00~590.00 (Hz) | -         |
|       | トリップモニタ 4 出力電流        | 0.00~655.35 (A)     | -         |
|       | トリップモニタ 4P-N 間直流電圧    | 0.0~1000.0 (VDC)    | -         |
|       | トリップモニタ 4 インバータ状態     | 0~8                 | -         |
|       | トリップモニタ 4 LAD 状態      | 0~5                 | -         |
|       | トリップモニタ 4 INV 制御モード   | 0~11                | -         |
|       | トリップモニタ 4 制限状態        | 0~6                 | -         |
|       | トリップモニタ 4 特殊状態        | 0~6                 | -         |
|       | トリップモニタ 4 RUN 時間      | 0~1000000 (hr)      | -         |
|       | トリップモニタ 4 電源 ON 時間    | 1~1000000 (hr)      | -         |
|       | トリップモニタ 4 絶対時間 年/月    | YY/MM               | -         |
|       | トリップモニタ 4 絶対時間 日/曜    | DD/WW               | -         |
|       | トリップモニタ 4 絶対時間 時/分    | HH/mm               | -         |
| dE-15 | トリップモニタ 5 要因          | E001~E122           | -         |
|       | トリップモニタ 5 出力周波数 (符号付) | -590.00~590.00 (Hz) | -         |
|       | トリップモニタ 5 出力電流        | 0.00~655.35 (A)     | -         |
|       | トリップモニタ 5P-N 間直流電圧    | 0.0~1000.0 (VDC)    | -         |
|       | トリップモニタ 5 インバータ状態     | 0~8                 | -         |
|       | トリップモニタ 5 LAD 状態      | 0~5                 | -         |
|       | トリップモニタ 5 INV 制御モード   | 0~11                | -         |
|       | トリップモニタ 5 制限状態        | 0~6                 | -         |
|       | トリップモニタ 5 特殊状態        | 0~6                 | -         |
|       | トリップモニタ 5 RUN 時間      | 0~1000000 (hr)      | -         |
|       | トリップモニタ 5 電源 ON 時間    | 1~1000000 (hr)      | -         |
|       | トリップモニタ 5 絶対時間 年/月    | YY/MM               | -         |
|       | トリップモニタ 5 絶対時間 日/曜    | DD/WW               | -         |
|       | トリップモニタ 5 絶対時間 時/分    | HH/mm               | -         |
| dE-16 | トリップモニタ 6 要因          | E001~E122           | -         |
|       | トリップモニタ 6 出力周波数 (符号付) | -590.00~590.00 (Hz) | -         |
|       | トリップモニタ 6 出力電流        | 0.00~655.35 (A)     | -         |
|       | トリップモニタ 6 P-N 間直流電圧   | 0.0~1000.0 (VDC)    | -         |
|       | トリップモニタ 6 インバータ状態     | 0~8                 | -         |
|       | トリップモニタ 6 LAD 状態      | 0~5                 | -         |
|       | トリップモニタ 6 INV 制御モード   | 0~11                | -         |
|       | トリップモニタ 6 制限状態        | 0~6                 | -         |
|       | トリップモニタ 6 特殊状態        | 0~6                 | -         |
|       | トリップモニタ 6 RUN 時間      | 0~1000000 (hr)      | -         |
|       | トリップモニタ 6 電源 ON 時間    | 1~1000000 (hr)      | -         |
|       | トリップモニタ 6 絶対時間 年/月    | YY/MM               | -         |
|       | トリップモニタ 6 絶対時間 日/曜    | DD/WW               | -         |
|       | トリップモニタ 6 絶対時間 時/分    | HH/mm               | -         |
| dE-17 | トリップモニタ 7 要因          | E001~E122           | -         |
|       | トリップモニタ 7 出力周波数 (符号付) | -590.00~590.00 (Hz) | -         |
|       | トリップモニタ 7 出力電流        | 0.00~655.35 (A)     | -         |
|       | トリップモニタ 7 P-N 間直流電圧   | 0.0~1000.0 (VDC)    | -         |

| コード                   | 名称                     | データ範囲               | 運転中<br>変更 |
|-----------------------|------------------------|---------------------|-----------|
|                       | トリップモニタ 7 インバータ状態      | 0~8                 | -         |
|                       | トリップモニタ 7 LAD 状態       | 0~5                 | -         |
|                       | トリップモニタ 7 INV 制御モード    | 0~11                | -         |
|                       | トリップモニタ 7 制限状態         | 0~6                 | -         |
|                       | トリップモニタ 7 特殊状態         | 0~6                 | -         |
|                       | トリップモニタ 7 RUN 時間       | 0~1000000 (hr)      | -         |
|                       | トリップモニタ 7 電源 ON 時間     | 1~1000000 (hr)      | -         |
|                       | トリップモニタ 7 絶対時間 年/月     | YY/MM               | -         |
|                       | トリップモニタ 7 絶対時間 日/曜     | DD/WW               | -         |
|                       | トリップモニタ 7 絶対時間 時/分     | HH/mm               | -         |
|                       | dE-18                  | トリップモニタ 8 要因        | E001~E122 |
| トリップモニタ 8 出力周波数 (符号付) |                        | -590.00~590.00 (Hz) | -         |
| トリップモニタ 8 出力電流        |                        | 0.00~655.35 (A)     | -         |
| トリップモニタ 8 P-N 間直流電圧   |                        | 0.0~1000.0 (VDC)    | -         |
| トリップモニタ 8 インバータ状態     |                        | 0~8                 | -         |
| トリップモニタ 8 LAD 状態      |                        | 0~5                 | -         |
| トリップモニタ 8 INV 制御モード   |                        | 0~11                | -         |
| トリップモニタ 8 制限状態        |                        | 0~6                 | -         |
| トリップモニタ 8 特殊状態        |                        | 0~6                 | -         |
| トリップモニタ 8 RUN 時間      |                        | 0~1000000 (hr)      | -         |
| トリップモニタ 8 電源 ON 時間    |                        | 1~1000000 (hr)      | -         |
| トリップモニタ 8 絶対時間 年/月    |                        | YY/MM               | -         |
| トリップモニタ 8 絶対時間 日/曜    |                        | DD/WW               | -         |
| トリップモニタ 8 絶対時間 時/分    |                        | HH/mm               | -         |
| dE-19                 | トリップモニタ 9 要因           | E001~E122           | -         |
|                       | トリップモニタ 9 出力周波数 (符号付)  | -590.00~590.00 (Hz) | -         |
|                       | トリップモニタ 9 出力電流         | 0.00~655.35 (A)     | -         |
|                       | トリップモニタ 9 P-N 間直流電圧    | 0.0~1000.0 (VDC)    | -         |
|                       | トリップモニタ 9 インバータ状態      | 0~8                 | -         |
|                       | トリップモニタ 9 LAD 状態       | 0~5                 | -         |
|                       | トリップモニタ 9 INV 制御モード    | 0~11                | -         |
|                       | トリップモニタ 9 制限状態         | 0~6                 | -         |
|                       | トリップモニタ 9 特殊状態         | 0~6                 | -         |
|                       | トリップモニタ 9 RUN 時間       | 0~1000000 (hr)      | -         |
|                       | トリップモニタ 9 電源 ON 時間     | 1~1000000 (hr)      | -         |
|                       | トリップモニタ 9 絶対時間 年/月     | YY/MM               | -         |
|                       | トリップモニタ 9 絶対時間 日/曜     | DD/WW               | -         |
|                       | トリップモニタ 9 絶対時間 時/分     | HH/mm               | -         |
| dE-20                 | トリップモニタ 10 要因          | E001~E122           | -         |
|                       | トリップモニタ 10 出力周波数 (符号付) | -590.00~590.00 (Hz) | -         |
|                       | トリップモニタ 10 出力電流        | 0.00~655.35 (A)     | -         |
|                       | トリップモニタ 10 P-N 間直流電圧   | 0.0~1000.0 (VDC)    | -         |
|                       | トリップモニタ 10 インバータ状態     | 0~8                 | -         |
|                       | トリップモニタ 10 LAD 状態      | 0~5                 | -         |
|                       | トリップモニタ 10 INV 制御モード   | 0~11                | -         |
|                       | トリップモニタ 10 制限状態        | 0~6                 | -         |
|                       | トリップモニタ 10 特殊状態        | 0~6                 | -         |
|                       | トリップモニタ 10 RUN 時間      | 0~1000000 (hr)      | -         |
|                       | トリップモニタ 10 電源 ON 時間    | 1~1000000 (hr)      | -         |
|                       | トリップモニタ 10 絶対時間 年/月    | YY/MM               | -         |
|                       | トリップモニタ 10 絶対時間 日/曜    | DD/WW               | -         |
|                       | トリップモニタ 10 絶対時間 時/分    | HH/mm               | -         |
| dE-31                 | リトライモニタ 1 要因           | r001~r009           | -         |
|                       | リトライモニタ 1 出力周波数 (符号付)  | -590.00~590.00 (Hz) | -         |

| コード                   | 名称                    | データ範囲               | 運転中<br>変更 |
|-----------------------|-----------------------|---------------------|-----------|
|                       | リトライモニタ 1 出力電流        | 0.00~655.35 (A)     | -         |
|                       | リトライモニタ 1 P-N 間直流電圧   | 0.0~1000.0 (VDC)    | -         |
|                       | リトライモニタ 1 インバータ状態     | 0~8                 | -         |
|                       | リトライモニタ 1 LAD 状態      | 0~5                 | -         |
|                       | リトライモニタ 1 INV 制御モード   | 0~11                | -         |
|                       | リトライモニタ 1 制限状態        | 0~6                 | -         |
|                       | リトライモニタ 1 特殊状態        | 0~6                 | -         |
|                       | リトライモニタ 1 RUN 時間      | 0~1000000 (hr)      | -         |
|                       | リトライモニタ 1 電源 ON 時間    | 1~1000000 (hr)      | -         |
|                       | リトライモニタ 1 絶対時間 年/月    | YY/MM               | -         |
|                       | リトライモニタ 1 絶対時間 日/曜    | DD/WW               | -         |
|                       | リトライモニタ 1 絶対時間 時/分    | HH/mm               | -         |
|                       | dE-32                 | リトライモニタ 2 要因        | r001~r009 |
| リトライモニタ 2 出力周波数 (符号付) |                       | -590.00~590.00 (Hz) | -         |
| リトライモニタ 2 出力電流        |                       | 0.00~655.35 (A)     | -         |
| リトライモニタ 2 P-N 間直流電圧   |                       | 0.0~1000.0 (VDC)    | -         |
| リトライモニタ 2 インバータ状態     |                       | 0~8                 | -         |
| リトライモニタ 2 LAD 状態      |                       | 0~5                 | -         |
| リトライモニタ 2 INV 制御モード   |                       | 0~11                | -         |
| リトライモニタ 2 制限状態        |                       | 0~6                 | -         |
| リトライモニタ 2 特殊状態        |                       | 0~6                 | -         |
| リトライモニタ 2 RUN 時間      |                       | 0~1000000 (hr)      | -         |
| リトライモニタ 2 電源 ON 時間    |                       | 1~1000000 (hr)      | -         |
| リトライモニタ 2 絶対時間 年/月    |                       | YY/MM               | -         |
| リトライモニタ 2 絶対時間 日/曜    |                       | DD/WW               | -         |
| リトライモニタ 2 絶対時間 時/分    | HH/mm                 | -                   |           |
| dE-33                 | リトライモニタ 3 要因          | r001~r009           | -         |
|                       | リトライモニタ 3 出力周波数 (符号付) | -590.00~590.00 (Hz) | -         |
|                       | リトライモニタ 3 出力電流        | 0.00~655.35 (A)     | -         |
|                       | リトライモニタ 3 P-N 間直流電圧   | 0.0~1000.0 (VDC)    | -         |
|                       | リトライモニタ 3 インバータ状態     | 0~8                 | -         |
|                       | リトライモニタ 3 LAD 状態      | 0~5                 | -         |
|                       | リトライモニタ 3 INV 制御モード   | 0~11                | -         |
|                       | リトライモニタ 3 制限状態        | 0~6                 | -         |
|                       | リトライモニタ 3 特殊状態        | 0~6                 | -         |
|                       | リトライモニタ 3 RUN 時間      | 0~1000000 (hr)      | -         |
|                       | リトライモニタ 3 電源 ON 時間    | 1~1000000 (hr)      | -         |
|                       | リトライモニタ 3 絶対時間 年/月    | YY/MM               | -         |
|                       | リトライモニタ 3 絶対時間 日/曜    | DD/WW               | -         |
| リトライモニタ 3 絶対時間 時/分    | HH/mm                 | -                   |           |
| dE-34                 | リトライモニタ 4 要因          | r001~r009           | -         |
|                       | リトライモニタ 4 出力周波数 (符号付) | -590.00~590.00 (Hz) | -         |
|                       | リトライモニタ 4 出力電流        | 0.00~655.35 (A)     | -         |
|                       | リトライモニタ 4 P-N 間直流電圧   | 0.0~1000.0 (VDC)    | -         |
|                       | リトライモニタ 4 インバータ状態     | 0~8                 | -         |
|                       | リトライモニタ 4 LAD 状態      | 0~5                 | -         |
|                       | リトライモニタ 4 INV 制御モード   | 0~11                | -         |
|                       | リトライモニタ 4 制限状態        | 0~6                 | -         |
|                       | リトライモニタ 4 特殊状態        | 0~6                 | -         |
|                       | リトライモニタ 4 RUN 時間      | 0~1000000 (hr)      | -         |
|                       | リトライモニタ 4 電源 ON 時間    | 1~1000000 (hr)      | -         |
|                       | リトライモニタ 4 絶対時間 年/月    | YY/MM               | -         |
|                       | リトライモニタ 4 絶対時間 日/曜    | DD/WW               | -         |
| リトライモニタ 4 絶対時間 時/分    | HH/mm                 | -                   |           |

| コード   | 名称                    | データ範囲               | 運転中<br>変更 |
|-------|-----------------------|---------------------|-----------|
| dE-35 | リトライモニタ 5 要因          | r001~r009           | -         |
|       | リトライモニタ 5 出力周波数 (符号付) | -590.00~590.00 (Hz) | -         |
|       | リトライモニタ 5 出力電流        | 0.00~655.35 (A)     | -         |
|       | リトライモニタ 5 P-N 間直流電圧   | 0.0~1000.0 (VDC)    | -         |
|       | リトライモニタ 5 インバータ状態     | 0~8                 | -         |
|       | リトライモニタ 5 LAD 状態      | 0~5                 | -         |
|       | リトライモニタ 5 INV 制御モード   | 0~11                | -         |
|       | リトライモニタ 5 制限状態        | 0~6                 | -         |
|       | リトライモニタ 5 特殊状態        | 0~6                 | -         |
|       | リトライモニタ 5 RUN 時間      | 0~1000000 (hr)      | -         |
|       | リトライモニタ 5 電源 ON 時間    | 1~1000000 (hr)      | -         |
|       | リトライモニタ 5 絶対時間 年/月    | YY/MM               | -         |
|       | リトライモニタ 5 絶対時間 日/曜    | DD/WW               | -         |
|       | リトライモニタ 5 絶対時間 時/分    | HH/mm               | -         |
| dE-36 | リトライモニタ 6 要因          | r001~r009           | -         |
|       | リトライモニタ 6 出力周波数 (符号付) | -590.00~590.00 (Hz) | -         |
|       | リトライモニタ 6 出力電流        | 0.00~655.35 (A)     | -         |
|       | リトライモニタ 6 P-N 間直流電圧   | 0.0~1000.0 (Vdc)    | -         |
|       | リトライモニタ 6 インバータ状態     | 0~8                 | -         |
|       | リトライモニタ 6 LAD 状態      | 0~5                 | -         |
|       | リトライモニタ 6 INV 制御モード   | 0~11                | -         |
|       | リトライモニタ 6 制限状態        | 0~6                 | -         |
|       | リトライモニタ 6 特殊状態        | 0~6                 | -         |
|       | リトライモニタ 6 RUN 時間      | 0~1000000 (hr)      | -         |
|       | リトライモニタ 6 電源 ON 時間    | 1~1000000 (hr)      | -         |
|       | リトライモニタ 6 絶対時間 年/月    | YY/MM               | -         |
|       | リトライモニタ 6 絶対時間 日/曜日   | DD/WW               | -         |
|       | リトライモニタ 6 絶対時間 時/分    | HH/mm               | -         |
| dE-37 | リトライモニタ 7 要因          | r001~r009           | -         |
|       | リトライモニタ 7 出力周波数 (符号付) | -590.00~590.00 (Hz) | -         |
|       | リトライモニタ 7 出力電流        | 0.00~655.35 (A)     | -         |
|       | リトライモニタ 7 P-N 間直流電圧   | 0.0~1000.0 (VDC)    | -         |
|       | リトライモニタ 7 インバータ状態     | 0~8                 | -         |
|       | リトライモニタ 7 LAD 状態      | 0~5                 | -         |
|       | リトライモニタ 7 INV 制御モード   | 0~11                | -         |
|       | リトライモニタ 7 制限状態        | 0~6                 | -         |
|       | リトライモニタ 7 特殊状態        | 0~6                 | -         |
|       | リトライモニタ 7 RUN 時間      | 0~1000000 (hr)      | -         |
|       | リトライモニタ 7 電源 ON 時間    | 1~1000000 (hr)      | -         |
|       | リトライモニタ 7 絶対時間 年/月    | YY/MM               | -         |
|       | リトライモニタ 7 絶対時間 日/曜    | DD/WW               | -         |
|       | リトライモニタ 7 絶対時間 時/分    | HH/mm               | -         |
| dE-38 | リトライモニタ 8 要因          | r001~r009           | -         |
|       | リトライモニタ 8 出力周波数 (符号付) | -590.00~590.00 (Hz) | -         |
|       | リトライモニタ 8 出力電流        | 0.00~655.35 (A)     | -         |
|       | リトライモニタ 8 P-N 間直流電圧   | 0.0~1000.0 (VDC)    | -         |
|       | リトライモニタ 8 インバータ状態     | 0~8                 | -         |
|       | リトライモニタ 8 LAD 状態      | 0~5                 | -         |
|       | リトライモニタ 8 INV 制御モード   | 0~11                | -         |
|       | リトライモニタ 8 制限状態        | 0~6                 | -         |
|       | リトライモニタ 8 特殊状態        | 0~6                 | -         |
|       | リトライモニタ 8 RUN 時間      | 0~1000000 (hr)      | -         |
|       | リトライモニタ 8 電源 ON 時間    | 1~1000000 (hr)      | -         |
|       | リトライモニタ 8 絶対時間 年/月    | YY/MM               | -         |



| コード   | 名称                     | データ範囲                     | 運転中<br>変更 |
|-------|------------------------|---------------------------|-----------|
|       | リトライモニタ 8 絶対時間 日/曜     | DD/WW                     | —         |
|       | リトライモニタ 8 絶対時間 時/分     | HH/mm                     | —         |
| dE-39 | リトライモニタ 9 要因           | r001~r009                 | —         |
|       | リトライモニタ 9 出力周波数 (符号付)  | -590.00~590.00 (Hz)       | —         |
|       | リトライモニタ 9 出力電流         | 0.00~655.35 (A)           | —         |
|       | リトライモニタ 9 P-N 間直流電圧    | 0.0~1000.0 (VDC)          | —         |
|       | リトライモニタ 9 インバータ状態      | 0~8                       | —         |
|       | リトライモニタ 9 LAD 状態       | 0~5                       | —         |
|       | リトライモニタ 9 INV 制御モード    | 0~11                      | —         |
|       | リトライモニタ 9 制限状態         | 0~6                       | —         |
|       | リトライモニタ 9 特殊状態         | 0~6                       | —         |
|       | リトライモニタ 9 RUN 時間       | 0~1000000 (hr)            | —         |
|       | リトライモニタ 9 電源 ON 時間     | 1~1000000 (hr)            | —         |
|       | リトライモニタ 9 絶対時間 年/月     | YY/MM                     | —         |
|       | リトライモニタ 9 絶対時間 日/曜     | DD/WW                     | —         |
|       | リトライモニタ 9 絶対時間 時/分     | HH/mm                     | —         |
| dE-40 | リトライモニタ 10 要因          | r001~r009                 | —         |
|       | リトライモニタ 10 出力周波数 (符号付) | -590.00~590.00 (Hz)       | —         |
|       | リトライモニタ 10 出力電流        | 0.00~655.35 (A)           | —         |
|       | リトライモニタ 10 P-N 間直流電圧   | 0.0~1000.0 (VDC)          | —         |
|       | リトライモニタ 10 インバータ状態     | 0~8                       | —         |
|       | リトライモニタ 10 LAD 状態      | 0~5                       | —         |
|       | リトライモニタ 10 INV 制御モード   | 0~11                      | —         |
|       | リトライモニタ 10 制限状態        | 0~6                       | —         |
|       | リトライモニタ 10 特殊状態        | 0~6                       | —         |
|       | リトライモニタ 10 RUN 時間      | 0~1000000 (hr)            | —         |
|       | リトライモニタ 10 電源 ON 時間    | 1~1000000 (hr)            | —         |
|       | リトライモニタ 10 絶対時間 年/月    | YY/MM                     | —         |
|       | リトライモニタ 10 絶対時間 日/曜    | DD/WW                     | —         |
|       | リトライモニタ 10 絶対時間 時/分    | HH/mm                     | —         |
| dE-50 | ワーニングモニタ               | ワーニングコード<br>『ワーニング表示一覧』参照 | —         |

## ワーニング表示一覧

| ワーニング<br>コード | ワーニング表示条件           |   |                        |
|--------------|---------------------|---|------------------------|
| 102          | 第 1 IM 最高周波数[Hb105] | < | 第 1 周波数上限リミッタ[bA102]   |
| 103          | 第 1 IM 最高周波数[Hb105] | < | 第 1 周波数下限リミッタ[bA103]   |
| 106          | 第 1 IM 最高周波数[Hb105] | < | 第 1 主速指令設定(モニタ)[FA-01] |
| 107          | 第 1 IM 最高周波数[Hb105] | < | 第 1 補助速令設定(モニタ)[FA-02] |
| 202          | 第 2 IM 最高周波数[Hb205] | < | 第 2 周波数上限リミッタ[bA202]   |
| 203          | 第 2 IM 最高周波数[Hb205] | < | 第 2 周波数下限リミッタ[bA203]   |
| 206          | 第 2 IM 最高周波数[Hb205] | < | 第 2 主速指令設定(モニタ)[FA-01] |
| 207          | 第 2 IM 最高周波数[Hb205] | < | 第 2 補助速令設定(モニタ)[FA-02] |

## 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 |
|-------|---------------------|--|-------|-------|
| FA-01 | 主速指令設定(モニタ)         | 0.00~590.00 (Hz)   | 0.00  | ○     |
| FA-02 | 補助速指令設定(モニタ)        | 0.00~590.00 (Hz)   | 0.00  | ○     |
| FA-10 | 加速時間設定(モニタ)         | 0.00~3600.00 (s)   | 10.00 | ○     |
| FA-12 | 減速時間設定(モニタ)         | 0.00~3600.00 (s)   | 10.00 | ○     |
| FA-15 | トルク指令設定(モニタ)        | -500.0~500.0 (%)   | 0.0   | ○     |
| FA-16 | トルクバイアス設定 (モニタ)     | -500.0~500.0 (%)   | 0.0   | ○     |
| FA-20 | 位置指令設定(モニタ)         | 絶対位置制御モード:<br>-268435455~268435455 (pls)<br>高分解能絶対位置制御モード:<br>-1073741823~1073741823 (pls) | 0     | ○     |
| FA-30 | PID1 目標値 1 設定 (モニタ) | -100.00~100.00 (%)<br>表示は PID1 スケール調整<br>(AH-04, 05, 06)による                                | 0.00  | ○     |
| FA-32 | PID1 目標値 2 設定 (モニタ) | -100.00~100.00 (%)<br>表示は PID1 スケール調整<br>(AH-04, 05, 06)による                                | 0.00  | ○     |
| FA-34 | PID1 目標値 3 設定 (モニタ) | -100.00~100.00 (%)<br>表示は PID1 スケール調整<br>(AH-04, 05, 06)による                                | 0.00  | ○     |
| FA-36 | PID2 目標値設定 (モニタ)    | -100.00~100.00 (%)<br>表示は PID2 スケール調整<br>(AJ-04, 05, 06)による                                | 0.00  | ○     |

## Aパラメータグループ

| コード   | 名称            | データ範囲   | 初期値                            | 運転中変更 |
|-------|---------------|---|--------------------------------|-------|
| AA101 | 第1主速指令選択      | 01: [Ai1]端子入力<br>02: [Ai2]端子入力<br>07: パラメータ設定<br>08: RS485 設定<br>09: オプション<br>12: パルス入力<br>14: プログラム機能<br>15: PID 演算<br>16: VR(操作パネル)                   | 07/<br>01/<br>01 <sup>*1</sup> | ×     |
| AA102 | 第1補助速指令選択     | 00: 無効<br>01: [Ai1]端子入力<br>02: [Ai2]端子入力<br>07: パラメータ設定<br>08: RS485 設定<br>09: オプション<br>12: パルス入力<br>14: プログラム機能<br>15: PID 演算<br>16: VR(操作パネル)         | 00                             | ×     |
| AA104 | 第1補助速設定       | 0.00~590.00 (Hz)  | 0.00                           | ○     |
| AA105 | 第1演算子選択       | 00: 無効<br>01: 加算 [ADD]<br>02: 減算 [SUB]<br>03: 乗算 [MUL]  | 00                             | ○     |
| AA106 | 第1加算周波数設定     | -590.00~590.00 (Hz)   | 0.00                           | ○     |
| AA111 | 第1運転指令選択      | 00: [FW]/[RV]端子<br>01: 3ワイヤ<br>02: 操作パネルのRUNキー<br>03: RS485 設定<br>04: オプション   | 02/<br>00/<br>00 <sup>*1</sup> | ×     |
| AA-12 | RUNキー運転方向選択   | 00: 正転<br>01: 逆転  | 00                             | ○     |
| AA-13 | STOPキー選択      | 00: 無効<br>01: 有効<br>02: リセットのみ有効  | 01                             | ○     |
| AA114 | 第1運転方向制限選択    | 00: 制限なし<br>01: 正転のみ有効<br>02: 逆転のみ有効  | 00                             | ×     |
| AA115 | 第1停止方式選択      | 00: 減速停止<br>01: フリーランストップ   | 00                             | ○     |
| AA121 | 第1制御方式        | 00: V/f制御 定トルク特性 (IM)<br>01: V/f制御 低減トルク特性(IM)<br>02: V/f制御 自由 V/f (IM)<br>03: V/f制御 自動トルクブースト (IM)<br>08: センサレス*トルク制御 (IM)<br>11: センサレス*トルク制御 (SM/PMM) | 00                             | ×     |
| AA123 | 第1ベクトル制御モード選択 | 00: 速度/トルク制御モード<br>02: 絶対位置制御モード<br>03: 高分解能絶対位置制御モード   | 00                             | ×     |
| AA124 | 第1センサ付き速度補償選択 | 00: 無効<br>01: 有効  | 00                             | ×     |
| AA201 | 第2主速指令選択      | 01: [Ai1]端子入力<br>02: [Ai2]端子入力<br>07: パラメータ設定<br>08: RS485 設定<br>09: オプション<br>12: パルス入力<br>14: プログラム機能<br>15: PID 演算<br>16: VR(操作パネル)                   | 07/<br>01/<br>01 <sup>*1</sup> | ×     |

\*1. 「初期値選択[Ub-02]」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                                 | 運転中変更 |
|-------|---------------|--|-------------------------------------|-------|
| AA202 | 第2補助速指令選択     | 00: 無効<br>01: [Ai1]端子入力<br>02: [Ai2]端子入力<br>07: パラメータ設定<br>08: RS485設定<br>09: オプション<br>12: パルス入力<br>14: プログラム機能<br>15: PID演算<br>16: VR(操作パネル)            | 00                                  | ×     |
| AA204 | 第2補助速設定       | 0.00~590.00 (Hz)   | 0.00                                | ○     |
| AA205 | 第2演算子選択       | 00: 無効<br>01: 加算 [ADD]<br>02: 減算 [SUB]<br>03: 乗算 [MUL]   | 00                                  | ○     |
| AA206 | 第2加算周波数設定     | -590.00~590.00 (Hz)  | 0.00                                | ○     |
| AA211 | 第2運転指令選択      | 00: [FW]/[RV]端子<br>01: 3ワイヤ<br>02: 操作パネルのRUNキー<br>03: RS485設定<br>04: オプション   | 02/<br>00/<br>00 <sup>1</sup>       | ×     |
| AA214 | 第2運転方向制限選択    | 00: 制限なし<br>01: 正転のみ有効<br>02: 逆転のみ有効   | 00                                  | ×     |
| AA215 | 第2停止方式選択      | 00: 減速停止<br>01: フリーランストップ  | 00                                  | ○     |
| AA221 | 第2制御方式        | 00: V/f制御 定トルク特性 (IM)<br>01: V/f制御 低減トルク特性 (IM)<br>02: V/f制御 自由 V/f (IM)<br>03: V/f制御 自動トルクブースト (IM)<br>08: センサレスベクトル制御 (IM)<br>11: センサレスベクトル制御 (SM/PMM) | 00                                  | ×     |
| AA223 | 第2ベクトル制御モード選択 | 00: 速度/トルク制御モード<br>02: 絶対位置制御モード<br>03: 高分解能絶対位置制御モード  | 00                                  | ×     |
| AA224 | 第2速度フィードバック選択 | 00: 無効<br>01: 有効   | 00                                  | ×     |
| Ab-01 | 周波数変換係数       | 0.01~100.00  | 1.00                                | ○     |
| Ab-03 | 多段速選択         | 00: パイナリ(16速)<br>01: ビット(8速)   | 00                                  | ×     |
| Ab110 | 第1多段速0速       | 0.00~第1最高周波数 (Hz)  | 0.00/<br>6.00/<br>0.00 <sup>1</sup> | ○     |
| Ab-11 | 多段速1速         | 0.00~最高周波数 (Hz)  | 0.00                                | ○     |
| Ab-12 | 多段速2速         | 0.00~最高周波数 (Hz)  | 0.00                                | ○     |
| Ab-13 | 多段速3速         | 0.00~最高周波数 (Hz)  | 0.00                                | ○     |
| Ab-14 | 多段速4速         | 0.00~最高周波数 (Hz)  | 0.00                                | ○     |
| Ab-15 | 多段速5速         | 0.00~最高周波数 (Hz)  | 0.00                                | ○     |
| Ab-16 | 多段速6速         | 0.00~最高周波数 (Hz)  | 0.00                                | ○     |
| Ab-17 | 多段速7速         | 0.00~最高周波数 (Hz)  | 0.00                                | ○     |
| Ab-18 | 多段速8速         | 0.00~最高周波数 (Hz)  | 0.00                                | ○     |
| Ab-19 | 多段速9速         | 0.00~最高周波数 (Hz)  | 0.00                                | ○     |
| Ab-20 | 多段速10速        | 0.00~最高周波数 (Hz)  | 0.00                                | ○     |
| Ab-21 | 多段速11速        | 0.00~最高周波数 (Hz)  | 0.00                                | ○     |
| Ab-22 | 多段速12速        | 0.00~最高周波数 (Hz)  | 0.00                                | ○     |
| Ab-23 | 多段速13速        | 0.00~最高周波数 (Hz)  | 0.00                                | ○     |
| Ab-24 | 多段速14速        | 0.00~最高周波数 (Hz)  | 0.00                                | ○     |
| Ab-25 | 多段速15速        | 0.00~最高周波数 (Hz)  | 0.00                                | ○     |

| コード   | 名称                      | データ範囲  | 初期値                                  | 運転中変更 |
|-------|-------------------------|--|--------------------------------------|-------|
| Ab210 | 第 2 多段速 0 速             | 0.00～第 2 最高周波数 (Hz)  | 0.00/<br>6.00/<br>0.00 <sup>*1</sup> | ○     |
| AC-01 | 加減速時間入力選択               | 00: パラメータ設定<br>01: オプション<br>04: プログラム機能                              | 00                                   | ×     |
| AC-02 | 多段加減速選択                 | 00: 共通<br>01: 多段加減速  | 00                                   | ×     |
| AC-03 | 加速パターン選択                | 00: 直線加速<br>01: S 字加速<br>02: U 字加速<br>03: 逆 U 字加速<br>04: エレベータ S 字加速 | 01                                   | ×     |
| AC-04 | 減速パターン選択                | 00: 直線減速<br>01: S 字減速<br>02: U 字減速<br>03: 逆 U 字減速<br>04: エレベータ S 字減速 | 01                                   | ×     |
| AC-05 | 加速曲線定数(S 字, U 字, 逆 U 字) | 1～10   | 2                                    | ○     |
| AC-06 | 減速曲線定数(S 字, U 字, 逆 U 字) | 1～10   | 2                                    | ○     |
| AC-08 | EL-S 字 加速時曲線比率 1        | 0～(100-[AC-09]) (%)  | 10                                   | ×     |
| AC-09 | EL-S 字 加速時曲線比率 2        | 0～(100-[AC-08]) (%)  | 10                                   | ×     |
| AC-10 | EL-S 字 減速時曲線比率 1        | 0～(100-[AC-11]) (%)  | 10                                   | ×     |
| AC-11 | EL-S 字 減速時曲線比率 2        | 0～(100-[AC-10]) (%)  | 10                                   | ×     |
| AC115 | 第 1 2 段加減速選択            | 00: [2CH]端子による切替<br>01: 設定による切替<br>02: 正逆転切替時のみの切替                   | 00                                   | ×     |
| AC116 | 第 1 2 段加速周波数            | 0.00～590.00 (Hz)   | 0.00                                 | ○     |
| AC117 | 第 1 2 段減速周波数            | 0.00～590.00 (Hz)   | 0.00                                 | ○     |
| AC120 | 第 1 加速時間 1              | 0.00～3600.00 (s)   | 10.00                                | ○     |
| AC122 | 第 1 減速時間 1              | 0.00～3600.00 (s)   | 10.00                                | ○     |
| AC124 | 第 1 加速時間 2              | 0.00～3600.00 (s)   | 10.00                                | ○     |
| AC126 | 第 1 減速時間 2              | 0.00～3600.00 (s)   | 10.00                                | ○     |
| AC-30 | 多段速 1 加速時間              | 0.00～3600.00 (s)   | 0.00                                 | ○     |
| AC-32 | 多段速 1 減速時間              | 0.00～3600.00 (s)   | 0.00                                 | ○     |
| AC-34 | 多段速 2 加速時間              | 0.00～3600.00 (s)   | 0.00                                 | ○     |
| AC-36 | 多段速 2 減速時間              | 0.00～3600.00 (s)   | 0.00                                 | ○     |
| AC-38 | 多段速 3 加速時間              | 0.00～3600.00 (s)   | 0.00                                 | ○     |
| AC-40 | 多段速 3 減速時間              | 0.00～3600.00 (s)   | 0.00                                 | ○     |
| AC-42 | 多段速 4 加速時間              | 0.00～3600.00 (s)   | 0.00                                 | ○     |
| AC-44 | 多段速 4 減速時間              | 0.00～3600.00 (s)   | 0.00                                 | ○     |
| AC-46 | 多段速 5 加速時間              | 0.00～3600.00 (s)   | 0.00                                 | ○     |
| AC-48 | 多段速 5 減速時間              | 0.00～3600.00 (s)   | 0.00                                 | ○     |
| AC-50 | 多段速 6 加速時間              | 0.00～3600.00 (s)   | 0.00                                 | ○     |
| AC-52 | 多段速 6 減速時間              | 0.00～3600.00 (s)   | 0.00                                 | ○     |
| AC-54 | 多段速 7 加速時間              | 0.00～3600.00 (s)   | 0.00                                 | ○     |
| AC-56 | 多段速 7 減速時間              | 0.00～3600.00 (s)   | 0.00                                 | ○     |
| AC-58 | 多段速 8 加速時間              | 0.00～3600.00 (s)   | 0.00                                 | ○     |
| AC-60 | 多段速 8 減速時間              | 0.00～3600.00 (s)   | 0.00                                 | ○     |
| AC-62 | 多段速 9 加速時間              | 0.00～3600.00 (s)   | 0.00                                 | ○     |
| AC-64 | 多段速 9 減速時間              | 0.00～3600.00 (s)   | 0.00                                 | ○     |
| AC-66 | 多段速 10 加速時間             | 0.00～3600.00 (s)   | 0.00                                 | ○     |
| AC-68 | 多段速 10 減速時間             | 0.00～3600.00 (s)   | 0.00                                 | ○     |
| AC-70 | 多段速 11 加速時間             | 0.00～3600.00 (s)   | 0.00                                 | ○     |

\*1. 「初期値選択[Ub-02]」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   | 運転中変更 |
|-------|---------------------|---|-------|-------|
| AC-72 | 多段速 11 減速時間         | 0.00~3600.00 (s)  | 0.00  | ○     |
| AC-74 | 多段速 12 加速時間         | 0.00~3600.00 (s)  | 0.00  | ○     |
| AC-76 | 多段速 12 減速時間         | 0.00~3600.00 (s)  | 0.00  | ○     |
| AC-78 | 多段速 13 加速時間         | 0.00~3600.00 (s)  | 0.00  | ○     |
| AC-80 | 多段速 13 減速時間         | 0.00~3600.00 (s)  | 0.00  | ○     |
| AC-82 | 多段速 14 加速時間         | 0.00~3600.00 (s)  | 0.00  | ○     |
| AC-84 | 多段速 14 減速時間         | 0.00~3600.00 (s)  | 0.00  | ○     |
| AC-86 | 多段速 15 加速時間         | 0.00~3600.00 (s)  | 0.00  | ○     |
| AC-88 | 多段速 15 減速時間         | 0.00~3600.00 (s)  | 0.00  | ○     |
| AC215 | 第 2 2 段加減速選択        | 00: [2CH]端子による切替<br>01: 設定による切替<br>02: 正逆転切替時のみの切替  | 00    | ×     |
| AC216 | 第 2 2 段加速周波数        | 0.00~590.00 (Hz)  | 0.00  | ○     |
| AC217 | 第 2 2 段減速周波数        | 0.00~590.00 (Hz)  | 0.00  | ○     |
| AC220 | 第 2 加速時間 1          | 0.00~3600.00 (s)  | 10.00 | ○     |
| AC222 | 第 2 減速時間 1          | 0.00~3600.00 (s)  | 10.00 | ○     |
| AC224 | 第 2 加速時間 2          | 0.00~3600.00 (s)  | 10.00 | ○     |
| AC226 | 第 2 減速時間 2          | 0.00~3600.00 (s)  | 10.00 | ○     |
| Ad-01 | トルク指令入力選択           | 01: [Ai1]端子入力<br>02: [Ai2]端子入力<br>07: パラメータ設定<br>08: RS485 設定<br>09: オプション<br>12: パルス入力<br>15: PID 演算           | 01    | ×     |
| Ad-02 | トルク指令設定             | -500.0~500.0 (%)  | 0.0   | ○     |
| Ad-03 | トルク指令極性選択           | 00: 符号通り<br>01: 回転方向に従う   | 01    | ×     |
| Ad-04 | 速度/トルク制御切替時間        | 0~1000 (ms)   | 100   | ×     |
| Ad-11 | トルクバイアス入力選択         | 00: 無効<br>01: [Ai1]端子入力<br>02: [Ai2]端子入力<br>07: パラメータ設定<br>08: RS485 設定<br>09: オプション<br>12: パルス入力<br>15: PID 演算 | 00    | ×     |
| Ad-12 | トルクバイアス設定           | -500.0~500.0 (%)  | 0.0   | ○     |
| Ad-13 | トルクバイアス極性選択         | 00: 符号通り<br>01: 回転方向に従う   | 00    | ×     |
| Ad-14 | トルクバイアス有効端子[TBS]選択  | 00: 無効<br>01: 有効  | 00    | ×     |
| Ad-40 | トルク制御時速度制限値入力選択     | 01: [Ai1]端子入力<br>02: [Ai2]端子入力<br>07: パラメータ設定<br>08: RS485 設定<br>09: オプション<br>12: パルス入力                         | 07    | ×     |
| Ad-41 | トルク制御時速度制限値 (正転側)   | 0.00~最高周波数 (Hz)   | 0.00  | ○     |
| Ad-42 | トルク制御時速度制限値 (逆転側)   | 0.00~最高周波数 (Hz)   | 0.00  | ○     |
| AE-04 | 位置決め完了範囲設定          | 0~10000 (pls)   | 50    | ○     |
| AE-05 | 位置決め完了ディレイ時間設定      | 0.00~10.00 (s)  | 0.00  | ○     |
| AE-10 | オリエンテーション停止位置入力先選択  | 00: パラメータ設定<br>01: オプション  | 00    | ×     |
| AE-11 | オリエンテーション停止位置       | 0~4095  | 0     | ○     |
| AE-12 | オリエンテーション速度設定       | 0.00~120.00 (Hz)  | 5.00  | ○     |
| AE-13 | オリエンテーション方向設定       | 00: 正転<br>01: 逆転  | 00    | ×     |
| AE-14 | ブレーキ制御時簡易位置決め DB 制御 | 00: 簡易位置決め DB 制御無効<br>01: 簡易位置決め DB 制御有効  | 00    | ×     |

| コード   | 名称            | データ範囲  | 初期値        | 運転中変更 |
|-------|---------------|--|------------|-------|
| AE-15 | クリープ速度設定      | [Hb*30]~10.00 (Hz)   | 5.00       | ○     |
| AE-16 | クリープ速度移動量     | 0~16384 (pls)  | 2560       | ×     |
| AE-17 | 位置決め再開範囲設定    | 0~10000 (pls)  | 0          | ○     |
| AE-20 | 位置指令 0        | 絶対位置制御モード:<br>-268435455~268435455 (pls)<br>高分解能絶対位置制御モード:<br>-1073741823~1073741823 (pls)<br><br>(データ範囲は[AE-52]/ [AE-54]の設定により、<br>[AE-54]~[AE-52]に制限されます。)         | 0          | ○     |
| AE-22 | 位置指令 1        |  | 0          | ○     |
| AE-24 | 位置指令 2        |  | 0          | ○     |
| AE-26 | 位置指令 3        |  | 0          | ○     |
| AE-28 | 位置指令 4        |  | 0          | ○     |
| AE-30 | 位置指令 5        |  | 0          | ○     |
| AE-32 | 位置指令 6        |  | 0          | ○     |
| AE-34 | 位置指令 7        |  | 0          | ○     |
| AE-36 | 位置指令 8        |  | 0          | ○     |
| AE-38 | 位置指令 9        |  | 0          | ○     |
| AE-40 | 位置指令 10       |  | 0          | ○     |
| AE-42 | 位置指令 11       |  | 0          | ○     |
| AE-44 | 位置指令 12       |  | 0          | ○     |
| AE-46 | 位置指令 13       |  | 0          | ○     |
| AE-48 | 位置指令 14       |  | 0          | ○     |
| AE-50 | 位置指令 15       | 0  | ○          |       |
| AE-52 | 位置範囲指定(正転側)   | 絶対位置制御モード:<br>0~268435455 (pls)<br>高分解能絶対位置制御モード:<br>0~1073741823 (pls)  | 268435455  | ○     |
| AE-54 | 位置範囲指定(逆転側)   | 絶対位置制御モード:<br>-268435455~0 (pls)<br>高分解能絶対位置制御モード:<br>-1073741823~0 (pls)  | -268435455 | ○     |
| AE-56 | 位置決めモード選択     | 00: リミットする<br>01: リミットしない  | 00         | ×     |
| AE-60 | ティーチング選択      | 00: X00 / 01: X01<br>02: X02 / 03: X03<br>04: X04 / 05: X05<br>06: X06 / 07: X07<br>08: X08 / 09: X09<br>10: X10 / 11: X11<br>12: X12 / 13: X13<br>14: X14 / 15: X15 | 00         | ○     |
| AE-61 | 電源遮断時の現在位置記憶  | 00: 無効<br>01: 有効   | 00         | ○     |
| AE-62 | プリセット位置データ    | 絶対位置制御モード:<br>-268435455~268435455 (pls)<br>高分解能絶対位置制御モード:<br>-1073741823~1073741823 (pls)<br><br>([AE-54]~[AE-52]で制限)   | 0          | ○     |
| AE-64 | 減速停止距離計算用ゲイン  | 50.00~200.00 (%)   | 100.00     | ○     |
| AE-65 | 減速停止距離計算用バイアス | 0.00~655.35 (%)  | 0.00       | ○     |
| AE-70 | 原点復帰モード選択     | 00: 低速原点復帰<br>01: 高速原点復帰 1<br>02: 高速原点復帰 2   | 00         | ○     |
| AE-71 | 原点復帰方向選択      | 00: 正転<br>01: 逆転   | 01         | ○     |
| AE-72 | 低速原点復帰速度      | 0.00~10.00 (Hz)  | 5.00       | ○     |
| AE-73 | 高速原点復帰速度      | 0.00~最高周波数 (Hz)  | 5.00       | ○     |
| AE-74 | ORG 端子動作選択    | 00: 運転指令無し<br>01: 運転指令兼用   | 01         | ○     |
| AF101 | 第 1 直流制動選択    | 00: 無効<br>01: 有効<br>02: 有効(速度指令のみで動作)  | 00         | ○     |
| AF103 | 第 1 直流制動周波数   | 0.00~590.00 (Hz)   | 0.50       | ○     |

| コード   | 名称                   | データ範囲  | 初期値              | 運転中変更 |
|-------|----------------------|--|------------------|-------|
| AF104 | 第1 直流制動遅延時間          | 0.00~5.00 (s)                                | 0.00             | ○     |
| AF105 | 第1 停止時直流制動力          | 0~100 (%)                                    | 50               | ○     |
| AF106 | 第1 停止時直流制動時間         | 0.00~60.00 (s)                               | 0.50             | ○     |
| AF107 | 第1 直流制動トリガ選択         | 00: エッジ動作<br>01: レベル動作                       | 01               | ○     |
| AF108 | 第1 始動時直流制動力          | 0~100 (%)                                    | 0                | ○     |
| AF109 | 第1 始動時直流制動時間         | 0.00~60.00 (s)                               | 0.00             | ○     |
| AF120 | 第1 コンタクタ制御選択         | 00: 無効<br>01: 有効 (1 次側)<br>02: 有効 (2 次側)     | 00               | ×     |
| AF121 | 第1 始動待機時間            | 0.00~2.00 (s)                                | 0.20             | ○     |
| AF122 | 第1 コンタクタ開放遅れ時間       | 0.00~2.00 (s)                                | 0.10             | ○     |
| AF123 | 第1 コンタクタチェック時間       | 0.00~5.00 (s)                                | 0.10             | ○     |
| AF130 | 第1 ブレーキ制御選択          | 00: 無効<br>01: ブレーキ制御有効<br>02: ブレーキ制御有効(正逆個別) | 00               | ○     |
| AF131 | 第1 ブレーキ開放確立待ち時間(正転側) | 0.00~5.00 (s)                                | 0.00             | ○     |
| AF132 | 第1 加速待ち時間(正転側)       | 0.00~5.00 (s)                                | 0.00             | ○     |
| AF133 | 第1 停止待ち時間(正転側)       | 0.00~5.00 (s)                                | 0.00             | ○     |
| AF134 | 第1 ブレーキ確認待ち時間(正転側)   | 0.00~5.00 (s)                                | 0.00             | ○     |
| AF135 | 第1 ブレーキ開放周波数(正転側)    | 0.00~590.00 (Hz)                             | 0.00             | ○     |
| AF136 | 第1 ブレーキ開放電流(正転側)     | (0.00~2.00)×CTL 定格電流 (A)                     | 1.00×CTL<br>定格電流 | ○     |
| AF137 | 第1 ブレーキ投入周波数(正転側)    | 0.00~590.00 (Hz)                             | 0.00             | ○     |
| AF138 | 第1 ブレーキ開放確立待ち時間(逆転側) | 0.00~5.00 (s)                                | 0.00             | ○     |
| AF139 | 第1 加速待ち時間(逆転側)       | 0.00~5.00 (s)                                | 0.00             | ○     |
| AF140 | 第1 停止待ち時間(逆転側)       | 0.00~5.00 (s)                                | 0.00             | ○     |
| AF141 | 第1 ブレーキ確認待ち時間(逆転側)   | 0.00~5.00 (s)                                | 0.00             | ○     |
| AF142 | 第1 ブレーキ開放周波数(逆転側)    | 0.00~590.00 (Hz)                             | 0.00             | ○     |
| AF143 | 第1 ブレーキ開放電流(逆転側)     | (0.00~2.00)×CTL 定格電流 (A)                     | 1.00×CTL<br>定格電流 | ○     |
| AF144 | 第1 ブレーキ投入周波数(逆転側)    | 0.00~590.00 (Hz)                             | 0.00             | ○     |
| AF201 | 第2 直流制動選択            | 00: 無効<br>01: 有効<br>02: 有効(速度指令のみで動作)        | 00               | ○     |
| AF203 | 第2 直流制動周波数           | 0.00~590.00 (Hz)                             | 0.50             | ○     |
| AF204 | 第2 直流制動遅延時間          | 0.00~5.00 (s)                                | 0.00             | ○     |
| AF205 | 第2 停止時直流制動力          | 0~100 (%)                                    | 50               | ○     |
| AF206 | 第2 停止時直流制動時間         | 0.00~60.00 (s)                               | 0.50             | ○     |
| AF207 | 第2 直流制動トリガ選択         | 00: エッジ動作<br>01: レベル動作                       | 01               | ○     |
| AF208 | 第2 始動時直流制動力          | 0~100 (%)                                    | 0                | ○     |
| AF209 | 第2 始動時直流制動時間         | 0.00~60.00 (s)                               | 0.00             | ○     |
| AF220 | 第2 コンタクタ制御選択         | 00: 無効<br>01: 有効 (1 次側)<br>02: 有効 (2 次側)     | 00               | ×     |
| AF221 | 第2 始動待機時間            | 0.00~2.00 (s)                                | 0.20             | ○     |
| AF222 | 第2 コンタクタ開放遅れ時間       | 0.00~2.00 (s)                                | 0.10             | ○     |
| AF223 | 第2 コンタクタチェック時間       | 0.00~5.00 (s)                                | 0.10             | ○     |
| AF230 | 第2 ブレーキ制御選択          | 00: 無効<br>01: ブレーキ制御有効<br>02: ブレーキ制御有効(正逆個別) | 00               | ○     |
| AF231 | 第2 ブレーキ開放確立待ち時間(正転側) | 0.00~5.00 (s)                                | 0.00             | ○     |
| AF232 | 第2 加速待ち時間(正転側)       | 0.00~5.00 (s)                                | 0.00             | ○     |
| AF233 | 第2 停止待ち時間(正転側)       | 0.00~5.00 (s)                                | 0.00             | ○     |



| コード   | 名称                   | データ範囲  | 初期値              | 運転中変更 |
|-------|----------------------|--|------------------|-------|
| AF234 | 第2 ブレーキ確認待ち時間(正転側)   | 0.00~5.00 (s)  | 0.00             | ○     |
| AF235 | 第2 ブレーキ開放周波数(正転側)    | 0.00~590.00 (Hz)   | 0.00             | ○     |
| AF236 | 第2 ブレーキ開放電流(正転側)     | (0.00~2.00)×CTL 定格電流 (A)   | 1.00×CTL<br>定格電流 | ○     |
| AF237 | 第2 ブレーキ投入周波数(正転側)    | 0.00~590.00 (Hz)   | 0.00             | ○     |
| AF238 | 第2 ブレーキ開放確立待ち時間(逆転側) | 0.00~5.00 (s)  | 0.00             | ○     |
| AF239 | 第2 加速待ち時間(逆転側)       | 0.00~5.00 (s)  | 0.00             | ○     |
| AF240 | 第2 停止待ち時間(逆転側)       | 0.00~5.00 (s)  | 0.00             | ○     |
| AF241 | 第2 ブレーキ確認待ち時間(逆転側)   | 0.00~5.00 (s)  | 0.00             | ○     |
| AF242 | 第2 ブレーキ開放周波数(逆転側)    | 0.00~590.00 (Hz)   | 0.00             | ○     |
| AF243 | 第2 ブレーキ開放電流(逆転側)     | (0.00~2.00)×CTL 定格電流 (A)   | 1.00×CTL<br>定格電流 | ○     |
| AF244 | 第2 ブレーキ投入周波数(逆転側)    | 0.00~590.00 (Hz)   | 0.00             | ○     |
| AG101 | 第1 ジャンプ周波数 1         | 0.00~590.00 (Hz)   | 0.00             | ○     |
| AG102 | 第1 ジャンプ周波数幅 1        | 0.00~10.00 (Hz)  | 0.50             | ○     |
| AG103 | 第1 ジャンプ周波数 2         | 0.00~590.00 (Hz)   | 0.00             | ○     |
| AG104 | 第1 ジャンプ周波数幅 2        | 0.00~10.00 (Hz)  | 0.50             | ○     |
| AG105 | 第1 ジャンプ周波数 3         | 0.00~590.00 (Hz)   | 0.00             | ○     |
| AG106 | 第1 ジャンプ周波数幅 3        | 0.00~10.00 (Hz)  | 0.50             | ○     |
| AG110 | 第1 加速ホールド周波数         | 0.00~590.00 (Hz)   | 0.00             | ○     |
| AG111 | 第1 加速ホールド時間          | 0.0~60.0 (s)   | 0.0              | ○     |
| AG112 | 第1 減速ホールド周波数         | 0.00~590.00 (Hz)   | 0.00             | ○     |
| AG113 | 第1 減速ホールド時間          | 0.0~60.0 (s)   | 0.0              | ○     |
| AG-20 | ジョギング周波数             | 0.00~10.00 (Hz)  | 6.00             | ○     |
| AG-21 | ジョギング停止選択            | (運転中無効) 00: JG 停止時リリフ<br>01: JG 停止時減速停止<br>02: JG 停止時 DB<br>(運転中有効) 03: JG 停止時リリフ<br>04: JG 停止時減速停止<br>05: JG 停止時 DB | 04               | ○     |
| AG201 | 第2 ジャンプ周波数 1         | 0.00~590.00 (Hz)   | 0.00             | ○     |
| AG202 | 第2 ジャンプ周波数幅 1        | 0.00~10.00 (Hz)  | 0.50             | ○     |
| AG203 | 第2 ジャンプ周波数 2         | 0.00~590.00 (Hz)   | 0.00             | ○     |
| AG204 | 第2 ジャンプ周波数幅 2        | 0.00~10.00 (Hz)  | 0.50             | ○     |
| AG205 | 第2 ジャンプ周波数 3         | 0.00~590.00 (Hz)   | 0.00             | ○     |
| AG206 | 第2 ジャンプ周波数幅 3        | 0.00~10.00 (Hz)  | 0.50             | ○     |
| AG210 | 第2 加速ホールド周波数         | 0.00~590.00 (Hz)   | 0.00             | ○     |
| AG211 | 第2 加速ホールド時間          | 0.0~60.0 (s)   | 0.0              | ○     |
| AG212 | 第2 減速ホールド周波数         | 0.00~590.00 (Hz)   | 0.00             | ○     |
| AG213 | 第2 減速ホールド時間          | 0.0~60.0 (s)   | 0.0              | ○     |
| AH-01 | PID1 選択              | 00: 無効<br>01: 有効<br>02: 有効(逆転出力有)  | 00               | ○     |
| AH-02 | PID1 偏差マイナス          | 00: 無効<br>01: 有効   | 00               | ○     |

| コード   | 名称                | データ範囲   | 初期値   | 運転中変更 |
|-------|-------------------|---|-------|-------|
| AH-03 | PID1 単位選択         | 00: (non) / 01: (%) / 02: (A)<br>03: (Hz) / 04: (V) / 05: (kW)<br>06: (W) / 07: (hr) / 08: (s)<br>09 (kHz) / 10: (ohm) / 11: (mA)<br>12: (ms) / 13: (P) / 14: (kgm2)<br>15: (pls) / 16: (mH) / 17: (Vdc)<br>18: (°C) / 19: (kWh) / 20: (mF)<br>21: (mVs/rad) / 22: (Nm)<br>23: (min-1) / 24: (m/s)<br>25: (m/min) / 26: (m/h)<br>27: (ft/s) / 28: (ft/min)<br>29: (ft/h) / 30: (m) / 31: (cm)<br>32: (°F) / 33: (l/s) / 34: (l/min)<br>35: (l/h) / 36: (m3/s)<br>37: (m3/min) / 38: (m3/h)<br>39: (kg/s) / 40: (kg/min)<br>41: (kg/h) / 42: (t/min)<br>43: (t/h) / 44 (gal/s)<br>45: (gal/min) / 46: (gal/h)<br>47: (ft3/s) / 48: (ft3/min)<br>49: (ft3/h) / 50: (lb/s)<br>51: (lb/min) / 52: (lb/h)<br>53: (mbar) / 54: (bar) / 55: (Pa)<br>56: (kPa) / 57: (PSI) / 58: (mm) | 01    | ○     |
| AH-04 | PID1 スケール調整(0%)   | -10000~10000  | 0     | ○     |
| AH-05 | PID1 スケール調整(100%) | -10000~10000  | 10000 | ○     |
| AH-06 | PID1 スケール調整(小数点)  | 0~4   | 2     | ○     |
| AH-07 | PID1 目標値 1 入力先選択  | 00: 無し<br>01: [Ai1]端子入力<br>02: [Ai2]端子入力<br>07: パラメータ設定<br>08: RS485 設定<br>09: オプション<br>12: パルス入力   | 07    | ×     |
| AH-10 | PID1 目標値 1 設定値    | -100.00~100.00 (%)<br>表示は PID1 スケール調整(AH-04, 05, 06)による   | 0.00  | ○     |
| AH-12 | PID1 多段目標値 1      | -100.00~100.00 (%)<br>表示は PID1 スケール調整(AH-04, 05, 06)による   | 0.00  | ○     |
| AH-14 | PID1 多段目標値 2      | -100.00~100.00 (%)<br>表示は PID1 スケール調整(AH-04, 05, 06)による   | 0.00  | ○     |
| AH-16 | PID1 多段目標値 3      | -100.00~100.00 (%)<br>表示は PID1 スケール調整(AH-04, 05, 06)による   | 0.00  | ○     |
| AH-18 | PID1 多段目標値 4      | -100.00~100.00 (%)<br>表示は PID1 スケール調整(AH-04, 05, 06)による   | 0.00  | ○     |
| AH-20 | PID1 多段目標値 5      | -100.00~100.00 (%)<br>表示は PID1 スケール調整(AH-04, 05, 06)による   | 0.00  | ○     |
| AH-22 | PID1 多段目標値 6      | -100.00~100.00 (%)<br>表示は PID1 スケール調整(AH-04, 05, 06)による   | 0.00  | ○     |
| AH-24 | PID1 多段目標値 7      | -100.00~100.00 (%)<br>表示は PID1 スケール調整(AH-04, 05, 06)による   | 0.00  | ○     |
| AH-26 | PID1 多段目標値 8      | -100.00~100.00 (%)<br>表示は PID1 スケール調整(AH-04, 05, 06)による   | 0.00  | ○     |
| AH-28 | PID1 多段目標値 9      | -100.00~100.00 (%)<br>表示は PID1 スケール調整(AH-04, 05, 06)による   | 0.00  | ○     |
| AH-30 | PID1 多段目標値 10     | -100.00~100.00 (%)<br>表示は PID1 スケール調整(AH-04, 05, 06)による   | 0.00  | ○     |
| AH-32 | PID1 多段目標値 11     | -100.00~100.00 (%)<br>表示は PID1 スケール調整(AH-04, 05, 06)による   | 0.00  | ○     |

| コード   | 名称                      | データ範囲  | 初期値  | 運転中変更 |
|-------|-------------------------|--|------|-------|
| AH-34 | PID1 多段目標値 12           | -100.00~100.00 (%)<br>表示は PID1 スケール調整(AH-04, 05, 06)による  | 0.00 | ○     |
| AH-36 | PID1 多段目標値 13           | -100.00~100.00 (%)<br>表示は PID1 スケール調整(AH-04, 05, 06)による  | 0.00 | ○     |
| AH-38 | PID1 多段目標値 14           | -100.00~100.00 (%)<br>表示は PID1 スケール調整(AH-04, 05, 06)による  | 0.00 | ○     |
| AH-40 | PID1 多段目標値 15           | -100.00~100.00 (%)<br>表示は PID1 スケール調整(AH-04, 05, 06)による  | 0.00 | ○     |
| AH-42 | PID1 目標値 2 入力先選択        | 00: 無し<br>01: [Ai1]端子入力<br>02: [Ai2]端子入力<br>07: パラメータ設定<br>08: RS485 設定<br>09: オプション<br>12: パルス入力                      | 00   | ×     |
| AH-44 | PID1 目標値 2 設定値          | -100.00~100.00 (%)<br>表示は PID1 スケール調整(AH-04, 05, 06)による  | 0.00 | ○     |
| AH-46 | PID1 目標値 3 入力先選択        | 00: 無し<br>01: [Ai1]端子入力<br>02: [Ai2]端子入力<br>07: パラメータ設定<br>08: RS485 設定<br>09: オプション<br>12: パルス入力                      | 00   | ×     |
| AH-48 | PID1 目標値 3 設定値          | -100.00~100.00 (%)<br>表示は PID1 スケール調整(AH-04, 05, 06)による  | 0.00 | ○     |
| AH-50 | PID1 目標値 1 演算子選択        | 01: 加算<br>02: 減算<br>03: 乗算<br>04: 除算<br>05: 偏差最小<br>06: 偏差最大   | 01   | ○     |
| AH-51 | PID1 フィードバックデータ 1 入力先選択 | 00: 無し<br>01: [Ai1]端子入力<br>02: [Ai2]端子入力<br>08: RS485 設定<br>09: オプション<br>12: パルス入力                                     | 02   | ○     |
| AH-52 | PID1 フィードバックデータ 2 入力先選択 | 00: 無し<br>01: [Ai1]端子入力<br>02: [Ai2]端子入力<br>08: RS485 設定<br>09: オプション<br>12: パルス入力                                     | 00   | ×     |
| AH-53 | PID1 フィードバックデータ 3 入力先選択 | 00: 無し<br>01: [Ai1]端子入力<br>02: [Ai2]端子入力<br>08: RS485 設定<br>09: オプション<br>12: パルス入力                                     | 00   | ×     |
| AH-54 | PID1 フィードバックデータ 演算子選択   | 01: 加算<br>02: 減算<br>03: 乗算<br>04: 除算<br>05: FB1 の平方根<br>06: FB2 の平方根<br>07: FB1-FB2 の平方根<br>08: 平均<br>09: 最小<br>10: 最大 | 01   | ○     |
| AH-60 | PID1 ゲイン切り替え方法選択        | 00: ゲイン一定(ゲイン 1 のみ使用)<br>01: [PRO]端子による切替  | 00   | ×     |
| AH-61 | PID1 比例ゲイン 1            | 0.0~100.0  | 1.0  | ○     |

| コード   | 名称                       | データ範囲  | 初期値    | 運転中変更 |
|-------|--------------------------|--|--------|-------|
| AH-62 | PID1 積分ゲイン 1             | 0.0~3600.0 (s)   | 1.0    | ○     |
| AH-63 | PID1 微分ゲイン 1             | 0.00~100.00 (s)  | 0.00   | ○     |
| AH-64 | PID1 比例ゲイン 2             | 0.0~100.0  | 0.0    | ○     |
| AH-65 | PID1 積分ゲイン 2             | 0.0~3600.0 (s)   | 0.0    | ○     |
| AH-66 | PID1 微分ゲイン 2             | 0.00~100.00 (s)  | 0.00   | ○     |
| AH-67 | PID1 ゲイン切替時間             | 0~10000 (ms)   | 100    | ○     |
| AH-70 | PID1 フィードフォワード選択         | 00: 無し<br>01: [Ai1]端子入力<br>02: [Ai2]端子入力   | 00     | ○     |
| AH-71 | PID1 可変範囲                | 0.00~100.00 (%)  | 0.00   | ○     |
| AH-72 | PID1 偏差過大レベル             | 0.00~100.00 (%)  | 3.00   | ○     |
| AH-73 | PID1 フィードバック比較信号 OFF レベル | 0.00~100.00 (%)  | 100.00 | ○     |
| AH-74 | PID1 フィードバック比較信号 ON レベル  | 0.00~100.00 (%)  | 0.00   | ○     |
| AH-75 | PID ソフトスタート機能選択          | 00: 無効<br>01: 有効   | 00     | ×     |
| AH-76 | PID ソフトスタート目標レベル         | 0.00~100.00 (%)  | 100.00 | ○     |
| AH-78 | PID ソフトスタート用加速時間         | 0.00~3600.00 (s)   | 30.00  | ○     |
| AH-80 | PID ソフトスタート時間            | 0.00~600.00 (s)  | 0.00   | ○     |
| AH-81 | PID 起動異常判定実施選択           | 00: 無効<br>01: 有効(エラー出力)<br>02: 有効(ワーニング)   | 00     | ×     |
| AH-82 | PID 起動異常判定レベル            | 0.00~100.00 (%)  | 0.00   | ○     |
| AH-85 | PID スリープ条件選択             | 00: 無効<br>01: 出力低下<br>02: [SLEP]端子   | 00     | ×     |
| AH-86 | PID スリープ開始レベル            | 0.00~590.00 (Hz)   | 0.00   | ○     |
| AH-87 | PID スリープ動作時間             | 0.00~100.00 (s)  | 0.00   | ○     |
| AH-88 | PID スリープ前ブースト選択          | 00: 無効<br>01: 有効   | 00     | ×     |
| AH-89 | PID スリープ前ブースト時間          | 0.00~100.00 (s)  | 0.00   | ○     |
| AH-90 | PID スリープ前ブースト量           | 0.00~100.00 (%)  | 0.00   | ○     |
| AH-91 | PID スリープ前最小稼働時間          | 0.00~100.00 (s)  | 0.00   | ○     |
| AH-92 | PID スリープ状態最小保持時間         | 0.00~100.00 (s)  | 0.00   | ○     |
| AH-93 | PID ウェイク条件選択             | 01: 偏差量<br>02: フィードバック低下<br>03: [WAKE]端子   | 01     | ×     |
| AH-94 | PID ウェイク開始レベル            | 0.00~100.00 (%)  | 0.00   | ○     |
| AH-95 | PID ウェイク動作時間             | 0.00~100.00 (s)  | 0.00   | ○     |
| AH-96 | PID ウェイク開始偏差量            | 0.00~100.00 (%)  | 0.00   | ○     |
| AJ-01 | PID2 選択                  | 00: 無効<br>01: 有効<br>02: 有効(逆転出力有)  | 00     | ×     |
| AJ-02 | PID2 偏差マイナス              | 00: 無効<br>01: 有効   | 00     | ×     |
| AJ-03 | PID2 単位選択                | 00~58<br>(AH-03 と同じ)   | 01     | ○     |
| AJ-04 | PID2 スケール調整(0%)          | -10000~10000   | 0      | ○     |
| AJ-05 | PID2 スケール調整(100%)        | -10000~10000   | 10000  | ○     |
| AJ-06 | PID2 スケール調整(小数点)         | 0~4  | 2      | ○     |
| AJ-07 | PID2 目標値入力先選択            | 00: 無し<br>01: [Ai1]端子入力<br>02: [Ai2]端子入力<br>07: パラメータ設定<br>08: RS485 設定<br>09: オプション<br>12: パルス入力<br>15: PID1 出力 | 07     | ×     |

| コード   | 名称                       | データ範囲  | 初期値    | 運転中変更 |
|-------|--------------------------|--|--------|-------|
| AJ-10 | PID2 目標値 設定値             | -100.00~100.00 (%)<br>表示は PID2 スケール調整(AJ-04, 05, 06)による                            | 0.00   | ○     |
| AJ-12 | PID2 フィードバックデータ 入力先選択    | 00: 無し<br>01: [Ai1]端子入力<br>02: [Ai2]端子入力<br>08: RS485 設定<br>09: オプション<br>12: パルス入力 | 02     | ×     |
| AJ-13 | PID2 比例ゲイン               | 0.0~100.0  | 1.0    | ○     |
| AJ-14 | PID2 積分ゲイン               | 0.0~3600.0 (s)   | 1.0    | ○     |
| AJ-15 | PID2 微分ゲイン               | 0.00~100.00 (s)  | 0.00   | ○     |
| AJ-16 | PID2 可変範囲                | 0.00~100.00 (%)  | 0.00   | ○     |
| AJ-17 | PID2 偏差過大レベル             | 0.00~100.00 (%)  | 3.00   | ○     |
| AJ-18 | PID2 フィードバック比較信号 OFF レベル | 0.00~100.00 (%)  | 100.00 | ○     |
| AJ-19 | PID2 フィードバック比較信号 ON レベル  | 0.00~100.00 (%)  | 0.00   | ○     |

## b パラメータグループ

| コード   | 名称                       | データ範囲   | 初期値                            | 運転中変更 |
|-------|--------------------------|---|--------------------------------|-------|
| bA101 | 第1周波数上限リミット選択            | 00: 無効<br>01: [Ai1]端子入力<br>02: [Ai2]端子入力<br>07: パラメータ設定<br>08: RS485 設定<br>09: オプション<br>12: パルス入力 | 00                             | ×     |
| bA102 | 第1周波数上限リミッタ              | 0.00～第1最高周波数 (Hz)   | 0.00                           | ○     |
| bA103 | 第1周波数下限リミッタ              | 0.00～第1周波数上限リミッタ (Hz)   | 0.00                           | ○     |
| bA110 | 第1トルクリミット選択              | 00: 無効<br>01: [Ai1]端子入力<br>02: [Ai2]端子入力<br>07: パラメータ設定<br>08: RS485 設定<br>09: オプション              | 07                             | ○     |
| bA111 | 第1トルクリミットパラメータモード選択      | 00: 4象限個別<br>01: [TRQ1][TRQ2]端子切替   | 00                             | ×     |
| bA112 | 第1トルクリミット1(4象限正転力行)      | 0.0～500.0 (%)   | 200.0                          | ○     |
| bA113 | 第1トルクリミット2(4象限逆転回生)      | 0.0～500.0 (%)   | 200.0                          | ○     |
| bA114 | 第1トルクリミット3(4象限逆転力行)      | 0.0～500.0 (%)   | 200.0                          | ○     |
| bA115 | 第1トルクリミット4(4象限正転回生)      | 0.0～500.0 (%)   | 200.0                          | ○     |
| bA116 | 第1トルクLADストップ選択           | 00: 無効<br>01: 有効  | 00                             | ○     |
| bA120 | 第1過電流抑制選択                | 00: 無効<br>01: 有効<br>02: 有効(電圧低減有)   | 01/<br>00/<br>01 <sup>1)</sup> | ○     |
| bA121 | 第1過電流抑制レベル               | (0.30～1.80)×ND 定格電流 (A)   | 1.80×ND<br>定格電流                | ×     |
| bA122 | 第1過負荷制限1選択               | 00: 無効<br>01: 加速・定速中有効<br>02: 定速時有効<br>03: 加速・定速中有効(回生時増速)  | 01                             | ○     |
| bA123 | 第1過負荷制限1レベル              | (0.20～2.00)×CTL 定格電流 (A)  | 1.50×CTL<br>定格電流               | ○     |
| bA124 | 第1過負荷制限1動作時間             | 0.10～3600.00 (s)  | 1.00                           | ○     |
| bA126 | 第1過負荷制限2選択               | 00: 無効<br>01: 加速・定速中有効<br>02: 定速時有効<br>03: 加速・定速中有効(回生時増速)  | 01                             | ○     |
| bA127 | 第1過負荷制限2レベル              | (0.20～2.00)×CTL 定格電流 (A)  | 1.50×CTL<br>定格電流               | ○     |
| bA128 | 第1過負荷制限2動作時間             | 0.10～3600.00 (s)  | 1.00                           | ○     |
| bA-30 | 瞬停ノンストップ選択               | 00: 無効<br>01: 有効(減速停止)<br>02: 有効(復帰無し)<br>03: 有効(復帰有り)  | 00                             | ×     |
| bA-31 | 瞬停ノンストップ開始電圧             | 200V級:0.0～400.0 (VDC)<br>400V級:0.0～800.0 (VDC)  | 220.0/<br>440.0                | ○     |
| bA-32 | 瞬停ノンストップ目標レベル            | 200V級:0.0～400.0 (VDC)<br>400V級:0.0～800.0 (VDC)  | 360.0/<br>720.0                | ○     |
| bA-34 | 瞬停ノンストップ減速時間             | 0.01～3600.00 (s)  | 1.00                           | ○     |
| bA-36 | 瞬停ノンストップ減速開始幅            | 0.00～10.00 (Hz)   | 0.00                           | ○     |
| bA-37 | 瞬停ノンストップ直流電圧一定制御<br>Pゲイン | 0.00～5.00   | 0.20                           | ○     |
| bA-38 | 瞬停ノンストップ直流電圧一定制御<br>Iゲイン | 0.00～150.00 (s)   | 1.00                           | ○     |

\*1. 「初期値選択[Ub-02]」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                            | 運転中変更 |
|-------|--------------------------|---|--------------------------------|-------|
| bA140 | 第1 過電圧抑制機能選択             | 00: 無効<br>01: 直流電圧一定制御(減速停止)<br>02: 加速あり(減速時)<br>03: 加速あり(定速および減速時)                               | 00                             | ○     |
| bA141 | 第1 過電圧抑制レベル設定            | 200V 級: 330.0~400.0 (VDC)<br>400V 級: 660.0~800.0 (VDC)  | 380.0/<br>760.0                | ○     |
| bA142 | 第1 過電圧抑制動作時間             | 0.00~3600.00 (s)  | 1.00                           | ○     |
| bA144 | 第1 直流電圧一定制御 P ゲイン        | 0.00~5.00   | 0.20                           | ○     |
| bA145 | 第1 直流電圧一定制御 I ゲイン        | 0.00~150.00 (s)   | 1.00                           | ○     |
| bA146 | 第1 過励磁機能選択 (V/f)         | 00: 無効<br>01: 常時動作<br>02: 減速時のみ動作<br>03: レベル動作<br>04: 減速時のみレベル動作                                  | 02/<br>02/<br>01 <sup>11</sup> | ○     |
| bA147 | 第1 過励磁出力フィルタ時定数 (V/f)    | 0.000~10.000 (s)  | 0.300                          | ○     |
| bA148 | 第1 過励磁電圧ゲイン (V/f)        | 50~400 (%)  | 100                            | ○     |
| bA149 | 第1 過励磁抑制レベル設定 (V/f)      | 200V 級: 330.0~400.0 (VDC)<br>400V 級: 660.0~800.0 (VDC)  | 360.0/<br>720.0                | ○     |
| bA-60 | 制動抵抗動作回路(BRD)使用率         | 0.0~10.0×<br>([bA-63]/最小抵抗値) <sup>2</sup> (%)   | 10.0                           | ○     |
| bA-61 | 制動抵抗動作回路(BRD)選択          | 00: 無効<br>01: 有効(停止中無効)<br>02: 有効(停止中有効)  | 00                             | ○     |
| bA-62 | 制動抵抗動作回路(BRD) オンレベル      | 200V 級:330.0~400.0 (VDC)<br>400V 級:660.0~800.0 (VDC)  | 360.0/<br>720.0                | ○     |
| bA-63 | 制動抵抗動作回路(BRD)抵抗値         | 最小抵抗値~600.0 (Ω)   | 最小接続<br>抵抗値                    | ○     |
| bA-70 | 冷却ファン動作選択                | 00: 常時 ON<br>01: 運転中 ON<br>02: 温度依存   | 01                             | ○     |
| bA-71 | 冷却ファン累積稼働時間クリア選択         | 00: 無効<br>01: クリア実行   | 00                             | ○     |
| bA-72 | 冷却ファン平均周囲温度              | -10~50 (°C)   | 40                             | ○     |
| bA201 | 第2 周波数上限リミット選択           | 00: 無効<br>01: [Ai1]端子入力<br>02: [Ai2]端子入力<br>07: パラメータ設定<br>08: RS485 設定<br>09: オプション<br>12: パルス入力 | 00                             | ×     |
| bA202 | 第2 周波数上限リミッタ             | 0.00~第2 最高周波数 (Hz)  | 0.00                           | ○     |
| bA203 | 第2 周波数下限リミッタ             | 0.00~第2 周波数上限リミッタ (Hz)  | 0.00                           | ○     |
| bA210 | 第2 トルクリミット選択             | 00: 無効<br>01: [Ai1]端子入力<br>02: [Ai2]端子入力<br>07: パラメータ設定<br>08: RS485 設定<br>09: オプション              | 07                             | ○     |
| bA211 | 第2 トルクリミットパラメータモード選択     | 00: 4 象限個別<br>01: [TRQ1][TRQ2]端子切替  | 00                             | ×     |
| bA212 | 第2 トルクリミット 1 (4 象限 正転力行) | 0.0~500.0 (%)   | 200.0                          | ○     |
| bA213 | 第2 トルクリミット 2 (4 象限 逆転回生) | 0.0~500.0 (%)   | 200.0                          | ○     |
| bA214 | 第2 トルクリミット 3 (4 象限 逆転力行) | 0.0~500.0 (%)   | 200.0                          | ○     |
| bA215 | 第2 トルクリミット 4 (4 象限 正転回生) | 0.0~500.0 (%)   | 200.0                          | ○     |
| bA216 | 第2 トルク LAD ストップ選択        | 00: 無効<br>01: 有効  | 00                             | ○     |

\*2. 「レジスタデータ A, V⇔%変換機能[CF-11]」の設定が「A, V(00)」の場合は上段、「%(01)」の場合は下段が Modbus 通信のデータ範囲となります。

| コード   | 名称                    | データ範囲   | 初期値                               | 運転中変更 |
|-------|-----------------------|---|-----------------------------------|-------|
| bA220 | 第2 過電流抑制選択            | 00: 無効<br>01: 有効<br>02: 有効(電圧低減有)                                   | 01/<br>00/<br>01 <sup>1</sup>     | ○     |
| bA221 | 第2 過電流抑制レベル           | (0.30~1.80)×ND 定格電流 (A)   | 1.80×ND 定<br>格電流                  | ×     |
| bA222 | 第2 過負荷制限 1 選択         | 00: 無効<br>01: 加速・定速中有効<br>02: 定速時有効<br>03: 加速・定速中有効(回生時増速)          | 01                                | ○     |
| bA223 | 第2 過負荷制限 1 レベル        | (0.20~2.00)×CTL 定格電流 (A)  | 1.50×CTL<br>定格電流                  | ○     |
| bA224 | 第2 過負荷制限 1 動作時間       | 0.10~3600.00 (s)  | 1.00                              | ○     |
| bA226 | 第2 過負荷制限 2 選択         | 00: 無効<br>01: 加速・定速中有効<br>02: 定速時有効<br>03: 加速・定速中有効(回生時増速)          | 01                                | ○     |
| bA227 | 第2 過負荷制限 2 レベル        | (0.20~2.00)×CTL 定格電流 (A)  | 1.50×CTL<br>定格電流                  | ○     |
| bA228 | 第2 過負荷制限 2 動作時間       | 0.10~3600.00 (s)  | 1.00                              | ○     |
| bA240 | 第2 過電圧抑制機能選択          | 00: 無効<br>01: 直流電圧一定制御(減速停止)<br>02: 加速あり(減速時)<br>03: 加速あり(定速および減速時) | 00                                | ○     |
| bA241 | 第2 過電圧抑制レベル設定         | 200V 級: 330.0~400.0 (VDC)<br>400V 級: 660.0~800.0 (VDC)              | 380.0/<br>760.0                   | ○     |
| bA242 | 第2 過電圧抑制動作時間          | 0.00~3600.00 (s)  | 1.00                              | ○     |
| bA244 | 第2 直流電圧一定制御 P ゲイン     | 0.00~5.00   | 0.20                              | ○     |
| bA245 | 第2 直流電圧一定制御 I ゲイン     | 0.00~150.00 (s)   | 1.00                              | ○     |
| bA246 | 第2 過励磁機能選択 (V/f)      | 00: 無効<br>01: 常時動作<br>02: 減速時のみ動作<br>03: レベル動作<br>04: 減速時のみレベル動作    | 02/<br>02/<br>01 <sup>1</sup>     | ○     |
| bA247 | 第2 過励磁出力フィルタ時定数 (V/f) | 0.000~10.000 (s)  | 0.300                             | ○     |
| bA248 | 第2 過励磁電圧ゲイン (V/f)     | 50~400 (%)  | 100                               | ○     |
| bA249 | 第2 過励磁抑制レベル設定 (V/f)   | 200V 級: 330.0~400.0 (VDC)<br>400V 級: 660.0~800.0 (VDC)              | 360.0/<br>720.0                   | ○     |
| bb101 | 第1 キャリア周波数            | ND: 2.0~15.0 (kHz)<br>LD: 2.0~10.0 (kHz)                            | 2.0/<br>10.0/<br>2.0 <sup>1</sup> | ○     |
| bb102 | 第1 スプリングルキャリアパターン選択   | 00: 無効<br>01: パターン 1 有効   | 00                                | ×     |
| bb103 | 第1 自動キャリア低減選択         | 00: 無効<br>01: 有効(電流)<br>02: 有効(温度)                                  | 01                                | ○     |
| bb-10 | 自動リセット選択              | 00: 無効<br>01: 運転指令 OFF で有効<br>02: 設定時間後に有効                          | 00                                | ×     |
| bb-11 | 自動リセット有効時のアラーム出力選択    | 00: 出力する<br>01: 出力しない   | 00                                | ×     |
| bb-12 | 自動リセット待機時間            | 0~600 (s)   | 2                                 | ○     |
| bb-13 | 自動リセット回数設定            | 0~10  | 3                                 | ×     |
| bb-21 | 不足電圧リトライ回数選択          | 0(トリップ)~16/<br>255(無限)  | 0                                 | ○     |
| bb-22 | 過電流リトライ回数選択           | 0~5   | 0                                 | ○     |
| bb-23 | 過電圧リトライ回数選択           | 0~5   | 0                                 | ○     |

\*1. 「初期値選択[Ub-02]」を 00/01/03 で初期化した場合の、それぞれ初期値です。

\*2. 「レジスタデータ A, V⇔%変換機能[CF-11]」の設定が「A, V(00)」の場合は上段、「%(01)」の場合は下段が Modbus 通信のデータ範囲となります。



| コード   | 名称                 | データ範囲   | 初期値              | 運転中変更 |
|-------|--------------------|---|------------------|-------|
| bb-24 | 瞬停・不足電圧リトライ選択      | 00: 0Hz スタート<br>01: f 合わせスタート<br>02: 周波数引込再始動<br>03: 検出速度<br>04: f 合わせ減速停止後トリップ | 01               | ○     |
| bb-25 | 瞬停許容時間             | 0.3~25.0 (s)  | 1.0              | ○     |
| bb-26 | 瞬停・不足電圧リトライ待機時間    | 0.3~100.0 (s)   | 0.3              | ○     |
| bb-27 | 停止中の瞬停・不足トリップ選択    | 00: 無効<br>01: 有効<br>02: 停止中及び減速停止中無効  | 00               | ○     |
| bb-28 | 過電流トリップリトライ選択      | 00: 0Hz スタート<br>01: f 合わせスタート<br>02: 周波数引込再始動<br>03: 検出速度<br>04: f 合わせ減速停止後トリップ | 01               | ○     |
| bb-29 | 過電流リトライ待機時間        | 0.3~100.0 (s)   | 0.3              | ○     |
| bb-30 | 過電圧トリップリトライ選択      | 00: 0Hz スタート<br>01: f 合わせスタート<br>02: 周波数引込再始動<br>03: 検出速度<br>04: f 合わせ減速停止後トリップ | 01               | ○     |
| bb-31 | 過電圧リトライ待機時間        | 0.3~100.0 (s)   | 0.3              | ○     |
| bb-40 | フリーラン解除後再始動        | 00: 0Hz スタート<br>01: f 合わせスタート<br>02: 周波数引込再始動<br>03: 検出速度                       | 00               | ○     |
| bb-41 | リセット解除後再始動         | 00: 0Hz スタート<br>01: f 合わせスタート<br>02: 周波数引込再始動<br>03: 検出速度                       | 00               | ○     |
| bb-42 | 周波数合わせ下限周波数設定      | 0.00~590.00 (Hz)  | 0.00             | ○     |
| bb-43 | 周波数引込再始動レベル        | (0.00~2.00)×CTL 定格電流 (A)  | 1.00×CTL<br>定格電流 | ○     |
| bb-44 | 周波数引込再始動定数(周波数)    | 0.10~30.00 (s)  | 0.50             | ○     |
| bb-45 | 周波数引込再始動定数(電圧)     | 0.10 - 30.00 (s)  | 1.20             | ○     |
| bb-46 | 周波数引込再始動時の過電流抑制レベル | (0.30~1.80)×ND 定格電流 (A)   | 1.80×ND<br>定格電流  | ○     |
| bb-47 | 周波数引込再始動時の始動周波数選択  | 00: 遮断時周波数<br>01: 最高周波数<br>02: 設定周波数  | 00               | ○     |
| bb160 | 第1 過電流検出レベル        | (0.30~2.20)×ND 定格電流 (A)   | 2.20×ND<br>定格電流  | ×     |
| bb-61 | 受電過電圧選択            | 00: ワーニング<br>01: エラー  | 00               | ○     |
| bb-62 | 受電過電圧レベル選択         | 200V 級: 300.0~400.0 (VDC)<br>400V 級: 600.0~800.0 (VDC)                          | 390.0/<br>780.0  | ○     |
| bb-64 | 地絡検出選択             | 00: 無効<br>01: 有効  | 00               | ×     |
| bb-65 | 入力欠相選択             | 00: 無効<br>01: 有効  | 00               | ○     |
| bb-66 | 出力欠相選択             | 00: 無効<br>01: 有効  | 00               | ○     |
| bb-67 | 出力欠相検出感度           | 1~100 (%)   | 10               | ○     |
| bb-70 | サーミスタエラーレベル        | 0~10000 (Ω)   | 3000             | ○     |
| bb-77 | 入力欠相判定レベル          | 0~200   | 50               | ○     |
| bb-80 | 過速度検出レベル           | 0.0~150.0 (%)   | 115.0            | ○     |
| bb-81 | 過速度検出時間            | 0.0~5.0 (s)   | 0.5              | ○     |
| bb-82 | 速度偏差異常時の動作         | 00: ワーニング<br>01: エラー  | 00               | ×     |
| bb-83 | 速度偏差異常検出レベル        | 0.00~100.00 (%)   | 15.00            | ○     |
| bb-84 | 速度偏差異常検出時間         | 0.0~5.0 (s)   | 0.5              | ×     |

| コード   | 名称                  | データ範囲  | 初期値                                | 運転中変更 |
|-------|---------------------|--|------------------------------------|-------|
| bb201 | 第2 キャリア周波数          | ND: 2.0~15.0 (kHz)<br>LD: 2.0~10.0 (kHz)         | 2.0/<br>10.0/<br>2.0 <sup>*1</sup> | ○     |
| bb202 | 第2 スプリンクルキャリアパターン選択 | 00: 無効<br>01: パターン 1 有効                          | 00                                 | ×     |
| bb203 | 第2 自動キャリア低減選択       | 00: 無効<br>01: 有効(電流)<br>02: 有効(温度)               | 01                                 | ○     |
| bb260 | 第2 過電流検出レベル         | (0.30~2.20)×ND 定格電流 (A)                          | 2.20×ND<br>定格電流                    | ×     |
| bc110 | 第1 電子サーマルレベル        | (0.00~3.00)×CTL 定格電流 (A)                         | 1.00×CTL<br>定格電流                   | ○     |
| bc111 | 第1 電子サーマル特性選択       | 00: 低減特性(VT)<br>01: 定トルク特性(CT)<br>02: 自由設定(FREE) | 01                                 | ○     |
| bc112 | 第1 電子サーマル減算機能選択     | 00: 無効<br>01: 有効(直線)<br>02: 有効(時定数)              | 00/<br>02/<br>00 <sup>*1</sup>     | ○     |
| bc113 | 第1 電子サーマル減算時間       | 1~65535 (s)                                      | 600                                | ○     |
| bc-14 | 電源遮断時の電子サーマルカウンタ記憶  | 00: 無効<br>01: 有効                                 | 01                                 | ○     |
| bc115 | 第1 電子サーマル積算ゲイン      | 1.0~200.0 (%)                                    | 100.0                              | ○     |
| bc120 | 第1 自由電子サーマル周波数 1    | 0.00~[bc122] (Hz)                                | 0.00                               | ○     |
| bc121 | 第1 自由電子サーマル電流 1     | (0.00~3.00)×CTL 定格電流 (A)                         | 0.00×CTL<br>定格電流                   | ○     |
| bc122 | 第1 自由電子サーマル周波数 2    | [bc120]~[bc124] (Hz)                             | 0.00                               | ○     |
| bc123 | 第1 自由電子サーマル電流 2     | (0.00~3.00)×CTL 定格電流 (A)                         | 0.00×CTL<br>定格電流                   | ○     |
| bc124 | 第1 自由電子サーマル周波数 3    | [bc122]~590.00 (Hz)                              | 0.00                               | ○     |
| bc125 | 第1 自由電子サーマル電流 3     | (0.00~3.00)×CTL 定格電流 (A)                         | 0.00×CTL<br>定格電流                   | ○     |
| bc210 | 第2 電子サーマルレベル        | (0.00~3.00)×CTL 定格電流 (A)                         | 1.00×CTL<br>定格電流                   | ○     |
| bc211 | 第2 電子サーマル特性選択       | 00: 低減特性(VT)<br>01: 定トルク特性(CT)<br>02: 自由設定(FREE) | 01                                 | ○     |
| bc212 | 第2 電子サーマル減算機能選択     | 00: 無効<br>01: 有効(直線)<br>02: 有効(時定数)              | 00/<br>02/<br>00 <sup>*1</sup>     | ○     |
| bc213 | 第2 電子サーマル減算時間       | 1~65535 (s)                                      | 600                                | ○     |
| bc215 | 第2 電子サーマル積算ゲイン      | 1.0~200.0 (%)                                    | 100.0                              | ○     |
| bc220 | 第2 自由電子サーマル周波数 1    | 0.00~[bc222] (Hz)                                | 0.00                               | ○     |
| bc221 | 第2 自由電子サーマル電流 1     | (0.00~3.00)×CTL 定格電流 (A)                         | 0.00×CTL<br>定格電流                   | ○     |
| bc222 | 第2 自由電子サーマル周波数 2    | [bc220]~[bc224] (Hz)                             | 0.00                               | ○     |
| bc223 | 第2 自由電子サーマル電流 2     | (0.00~3.00)×CTL 定格電流 (A)                         | 0.00×CTL<br>定格電流                   | ○     |
| bc224 | 第2 自由電子サーマル周波数 3    | [bc222]~590.00 (Hz)                              | 0.00                               | ○     |
| bc225 | 第2 自由電子サーマル電流 3     | (0.00~3.00)×CTL 定格電流 (A)                         | 0.00×CTL<br>定格電流                   | ○     |
| bd-01 | STO 入力表示選択          | 00: ワーニング(表示あり)<br>01: ワーニング(表示なし)<br>02: トリップ   | 01                                 | ○     |
| bd-02 | STO 入力切替許容時間(復帰)    | 0.00: 無効、<br>0.01~60.00 (s)                      | 0.01                               | ○     |

\*1. 「初期値選択[Ub-02]」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                           | 運転中変更 |
|-------|------------------|---|-------------------------------|-------|
| bd-03 | STO 入力許容時間内表示選択  | 00: ワーニング(表示あり)<br>01: ワーニング(表示なし)        | 01                            | ○     |
| bd-04 | STO 入力許容時間後動作選択  | 00: 状態のみ保持<br>01: 無効<br>02: トリップ          | 01                            | ○     |
| bd-05 | STO 入力切替許容時間(遮断) | 0.00: 無効、<br>0.01~60.00 (s)               | 0.01                          | ○     |
| bd-06 | ワーニング表示解除選択      | 00: ワーニング表示保持<br>01: ワーニング表示解除            | 00/<br>01/<br>00 <sup>1</sup> | ○     |
| bd-07 | ワーニング表示解除後の再表示時間 | 1~30 (s)                                  | 30                            | ○     |
| bE-01 | 非正常検出選択          | 00: 無効<br>01: 有効(周波数モード)<br>02: 有効(時間モード) | 00                            | ×     |
| bE-02 | 非正常検出対象          | dA-**, db-**, dC-**, FA-**                | dA-01                         | ×     |
| bE-03 | 非正常検出自動チューニング選択  | 00: 無効<br>01: 有効                          | 00                            | ×     |
| bE-04 | 非正常チューニング許容幅     | 0.00~100.00 (%)                           | 0.10                          | ○     |
| bE-05 | 非正常上限検出時動作       | 01: ワーニング<br>02: トリップ<br>03: 減速停止後トリップ    | 01                            | ×     |
| bE-06 | 非正常上限検出時間        | 0.00~600.00 (s)                           | 0.00                          | ○     |
| bE-07 | 非正常下限検出時動作       | 01: ワーニング<br>02: トリップ<br>03: 減速停止後トリップ    | 01                            | ×     |
| bE-08 | 非正常下限検出時間        | 0.00~600.00 (s)                           | 0.00                          | ○     |
| bE-10 | 非正常検出 最低周波数      | 0.00~最高周波数 (Hz)                           | 0.00                          | ○     |
| bE-12 | 非正常検出 中間周波数 1    | 0.00~最高周波数 (Hz)                           | 0.00                          | ○     |
| bE-14 | 非正常検出 中間周波数 2    | 0.00~最高周波数 (Hz)                           | 0.00                          | ○     |
| bE-16 | 非正常検出 中間周波数 3    | 0.00~最高周波数 (Hz)                           | 0.00                          | ○     |
| bE-18 | 非正常検出 最高周波数      | 0.00~最高周波数 (Hz)                           | 0.00                          | ○     |
| bE-21 | 上限レベル 最低周波数      | -100.00~100.00 (%)                        | 0.00                          | ○     |
| bE-22 | 上限レベル 中間周波数 1    | -100.00~100.00 (%)                        | 0.00                          | ○     |
| bE-23 | 上限レベル 中間周波数 2    | -100.00~100.00 (%)                        | 0.00                          | ○     |
| bE-24 | 上限レベル 中間周波数 3    | -100.00~100.00 (%)                        | 0.00                          | ○     |
| bE-25 | 上限レベル 最高周波数      | -100.00~100.00 (%)                        | 0.00                          | ○     |
| bE-26 | 下限レベル 最低周波数      | -100.00~100.00 (%)                        | 0.00                          | ○     |
| bE-27 | 下限レベル 中間周波数 1    | -100.00~100.00 (%)                        | 0.00                          | ○     |
| bE-28 | 下限レベル 中間周波数 2    | -100.00~100.00 (%)                        | 0.00                          | ○     |
| bE-29 | 下限レベル 中間周波数 3    | -100.00~100.00 (%)                        | 0.00                          | ○     |
| bE-30 | 下限レベル 最高周波数      | -100.00~100.00 (%)                        | 0.00                          | ○     |
| bE-31 | 非正常時間検出動作時間 1    | 0.00~[bE-32] (s)                          | 0.00                          | ○     |
| bE-32 | 非正常時間検出動作時間 2    | [bE-31]~[bE-33] (s)                       | 0.00                          | ○     |
| bE-33 | 非正常時間検出動作時間 3    | [bE-32]~[bE-34] (s)                       | 0.00                          | ○     |
| bE-34 | 非正常時間検出動作時間 4    | [bE-33]~[bE-35] (s)                       | 0.00                          | ○     |
| bE-35 | 非正常時間検出動作時間 5    | [bE-34]~[bE-36] (s)                       | 0.00                          | ○     |
| bE-36 | 非正常時間検出動作時間 6    | [bE-35]~[bE-37] (s)                       | 0.00                          | ○     |
| bE-37 | 非正常時間検出動作時間 7    | [bE-36]~[bE-38] (s)                       | 0.00                          | ○     |
| bE-38 | 非正常時間検出動作時間 8    | [bE-37]~[bE-39] (s)                       | 0.00                          | ○     |
| bE-39 | 非正常時間検出動作時間 9    | [bE-38]~[bE-40] (s)                       | 0.00                          | ○     |
| bE-40 | 非正常時間検出動作時間 10   | [bE-39]~600.00 (s)                        | 0.00                          | ○     |
| bE-41 | 非正常時間検出上限レベル 1   | -100.00~100.00 (%)                        | 0.00                          | ○     |

\*1. 「初期値選択[Ub-02]」を 00/01/03 で初期化した場合の、それぞれ初期値です。

\*2. 「レジスタデータ A, V⇄%変換機能[CF-11]」の設定が「A, V(00)」の場合は上段、「%(01)」の場合は下段が Modbus 通信のデータ範囲となります。

| コード   | 名称              | データ範囲              | 初期値  | 運転中変更 |
|-------|-----------------|--------------------|------|-------|
| bE-42 | 非正常時間検出上限レベル 2  | -100.00~100.00 (%) | 0.00 | ○     |
| bE-43 | 非正常時間検出上限レベル 3  | -100.00~100.00 (%) | 0.00 | ○     |
| bE-44 | 非正常時間検出上限レベル 4  | -100.00~100.00 (%) | 0.00 | ○     |
| bE-45 | 非正常時間検出上限レベル 5  | -100.00~100.00 (%) | 0.00 | ○     |
| bE-46 | 非正常時間検出上限レベル 6  | -100.00~100.00 (%) | 0.00 | ○     |
| bE-47 | 非正常時間検出上限レベル 7  | -100.00~100.00 (%) | 0.00 | ○     |
| bE-48 | 非正常時間検出上限レベル 8  | -100.00~100.00 (%) | 0.00 | ○     |
| bE-49 | 非正常時間検出上限レベル 9  | -100.00~100.00 (%) | 0.00 | ○     |
| bE-50 | 非正常時間検出上限レベル 10 | -100.00~100.00 (%) | 0.00 | ○     |
| bE-51 | 非正常時間検出下限レベル 1  | -100.00~100.00 (%) | 0.00 | ○     |
| bE-52 | 非正常時間検出下限レベル 2  | -100.00~100.00 (%) | 0.00 | ○     |
| bE-53 | 非正常時間検出下限レベル 3  | -100.00~100.00 (%) | 0.00 | ○     |
| bE-54 | 非正常時間検出下限レベル 4  | -100.00~100.00 (%) | 0.00 | ○     |
| bE-55 | 非正常時間検出下限レベル 5  | -100.00~100.00 (%) | 0.00 | ○     |
| bE-56 | 非正常時間検出下限レベル 6  | -100.00~100.00 (%) | 0.00 | ○     |
| bE-57 | 非正常時間検出下限レベル 7  | -100.00~100.00 (%) | 0.00 | ○     |
| bE-58 | 非正常時間検出下限レベル 8  | -100.00~100.00 (%) | 0.00 | ○     |
| bE-59 | 非正常時間検出下限レベル 9  | -100.00~100.00 (%) | 0.00 | ○     |
| bE-60 | 非正常時間検出下限レベル 10 | -100.00~100.00 (%) | 0.00 | ○     |

## Cパラメータグループ

| コード   | 名称                   | データ範囲   | 初期値                                     | 運転中変更 |
|-------|----------------------|---|---|-------|
| CA-01 | 入力端子機能[1] 選択         | 『インテリジェント入力端子機能一覧』参照  | [FW]                                    | ○     |
| CA-02 | 入力端子機能[2] 選択         |   | [RV]                                    | ○     |
| CA-03 | 入力端子機能[3] 選択         |   | [CF1]/<br>[EXT]/<br>[CF1] <sup>*1</sup> | ○     |
| CA-04 | 入力端子機能[4] 選択         |   | [CF2]/<br>[RS]/<br>[CF2] <sup>*1</sup>  | ○     |
| CA-05 | 入力端子機能[5] 選択         |   | [2CH]/<br>[CF1]/<br>[2CH] <sup>*1</sup> | ○     |
| CA-06 | 入力端子機能[6] 選択         |   | [RS]/<br>[CF2]/<br>[RS] <sup>*1</sup>   | ○     |
| CA-07 | 入力端子機能[7] 選択         |   | [USP]/<br>[JG]/<br>[USP] <sup>*1</sup>  | ○     |
| CA-08 | 入力端子機能[8] 選択         |   | [no]                                    | ○     |
| CA-21 | 入力端子[1] a/b(NO/NC)選択 | 00: ノーマルオープン<br>01: ノーマルクローズ  | 00                                      | ○     |
| CA-22 | 入力端子[2] a/b(NO/NC)選択 |   | 00                                      | ○     |
| CA-23 | 入力端子[3] a/b(NO/NC)選択 |   | 00                                      | ○     |
| CA-24 | 入力端子[4] a/b(NO/NC)選択 |   | 00                                      | ○     |
| CA-25 | 入力端子[5] a/b(NO/NC)選択 |   | 00                                      | ○     |
| CA-26 | 入力端子[6] a/b(NO/NC)選択 |   | 00                                      | ○     |
| CA-27 | 入力端子[7] a/b(NO/NC)選択 |   | 00                                      | ○     |
| CA-28 | 入力端子[8] a/b(NO/NC)選択 |   | 00                                      | ○     |
| CA-41 | 入力端子[1] 応答時間         | 0~400 (ms)  | 2                                       | ○     |
| CA-42 | 入力端子[2] 応答時間         |   | 2                                       | ○     |
| CA-43 | 入力端子[3] 応答時間         |   | 2                                       | ○     |
| CA-44 | 入力端子[4] 応答時間         |   | 2                                       | ○     |
| CA-45 | 入力端子[5] 応答時間         |   | 2                                       | ○     |
| CA-46 | 入力端子[6] 応答時間         |   | 2                                       | ○     |
| CA-47 | 入力端子[7] 応答時間         |   | 2                                       | ○     |
| CA-48 | 入力端子[8] 応答時間         |   | 2                                       | ○     |
| CA-55 | 多段入力確定時間             | 0~2000 (ms)   | 0                                       | ○     |
| CA-60 | FUP/FDN 上書き対象選択      | 00:周波数指令<br>01:PID1 目標値 1   | 00                                      | ○     |
| CA-61 | FUP/FDN 記憶選択         | 00:保存しない<br>01:保存する   | 00                                      | ○     |
| CA-62 | FUP/FDN UDC 端子モード選択  | 00:0Hz<br>01:保存データ  | 00                                      | ○     |
| CA-64 | FUP/FDN 機能用加速時間      | 0.00~3600.00 (s)  | 10.00                                   | ○     |
| CA-66 | FUP/FDN 機能用減速時間      | 0.00~3600.00 (s)  | 10.00                                   | ○     |
| CA-70 | [F-OP]有効時の周波数指令選択    | 01: [Ai1]端子入力<br>02: [Ai2]端子入力<br>07: パラメータ設定<br>08: RS485 設定<br>09: オプション<br>12: パルス入力<br>14: プログラム機能<br>15: PID 演算<br>16: VR(操作パネル) | 01                                      | ○     |

\*1. 「初期値選択[Ub-02]」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                                   | 運転中変更 |
|-------|-------------------------------|--|---------------------------------------|-------|
| CA-71 | [F-OP]有効時の運転指令選択              | 00:[FW]/[RV]端子<br>01:3 ワイヤ<br>02:RUN キー(操作パネル)<br>03:RS485 設定<br>04:オプション      | 00                                    | ○     |
| CA-72 | リセット選択                        | 00: ON 時リセット<br>01: OFF 時リセット<br>02: トリップ時のみ ON 時リセット<br>03: トリップ時のみ OFF 時リセット | 00                                    | ○     |
| CA-73 | [USP]設定選択                     | 00:無効<br>01:有効   | 00                                    | ○     |
| CA-81 | エンコーダ定数設定                     | 1~65535 (pls)  | 512                                   | ×     |
| CA-82 | エンコーダ相順選択                     | 00:A 相先行<br>01:B 相先行   | 00                                    | ×     |
| CA-83 | モータギア比 分子                     | 1~10000  | 1                                     | ×     |
| CA-84 | モータギア比 分母                     | 1~10000  | 1                                     | ×     |
| CA-85 | エンコーダ断線検出時間                   | 0.0~10.0 (s)   | 1.0                                   | ○     |
| CA-86 | 速度検出フィルタ時定数                   | 0~1000 (ms)  | 20                                    | ○     |
| CA-90 | パルス入力 検出対象選択                  | 00: 無効<br>01: パルス入力周波数指令<br>02: 速度フィードバック<br>03: パルスカウント                       | 01                                    | ×     |
| CA-91 | パルス入力 モード選択                   | 00: 90°位相差パルス入力<br>01: 正逆転指令とパルス入力<br>03: 単相パルス入力                              | 03                                    | ×     |
| CA-92 | パルス入力周波数スケール                  | 0.05~32.00 (kHz)   | 25.00/<br>1.50/<br>25.00 <sup>1</sup> | ○     |
| CA-93 | パルス入力周波数フィルタ時定数               | 0.01~2.00 (s)  | 0.10                                  | ○     |
| CA-94 | パルス入力周波数バイアス量                 | -100.0~100.0 (%)   | 0.0                                   | ○     |
| CA-95 | パルス入力周波数検出上限リミット              | 0.0~100.0 (%)  | 100.0                                 | ○     |
| CA-96 | パルス入力周波数検出下限レベル               | 0.0~100.0 (%)  | 1.0                                   | ○     |
| CA-97 | パルスカウント コンペアマッチ<br>出力 ON レベル  | 0~65535  | 0                                     | ○     |
| CA-98 | パルスカウント コンペアマッチ<br>出力 OFF レベル | 0~65535  | 0                                     | ○     |
| CA-99 | パルスカウント コンペアマッチ<br>出力最大値      | 0~65535  | 65535                                 | ○     |
| Cb-01 | [Ai1]端子入力フィルタ時定数              | 1~500 (ms)   | 16                                    | ○     |
| Cb-03 | [Ai1]端子スタート量                  | 0.00~100.00 (%)  | 0.00                                  | ○     |
| Cb-04 | [Ai1]端子エンド量                   | 0.00~100.00 (%)  | 100.00                                | ○     |
| Cb-05 | [Ai1]端子スタート割合                 | 0.0~[Cb-06] (%)  | 0.0                                   | ○     |
| Cb-06 | [Ai1]端子エンド割合                  | [Cb-05]~100.0 (%)  | 100.0                                 | ○     |
| Cb-07 | [Ai1]端子スタート選択                 | 00: スタート量[Cb-03]<br>01: 0%   | 01                                    | ○     |
| Cb-08 | [Ai1]端子入力切替                   | 01: 電圧<br>02: 電流   | 01                                    | ○     |
| Cb-11 | [Ai2]端子入力フィルタ時定数              | 1~500 (ms)   | 16                                    | ○     |
| Cb-13 | [Ai2]端子スタート量                  | 0.00~100.00 (%)  | 0.00                                  | ○     |
| Cb-14 | [Ai2]端子エンド量                   | 0.00~100.00 (%)  | 100.00                                | ○     |
| Cb-15 | [Ai2]端子スタート割合                 | 0.0~[Cb-16] (%)  | 20.0                                  | ○     |
| Cb-16 | [Ai2]端子エンド割合                  | [Cb-15]~100.0 (%)  | 100.0                                 | ○     |
| Cb-17 | [Ai2]端子スタート選択                 | 00: スタート量[Cb-13]<br>01: 0%   | 01                                    | ○     |
| Cb-18 | [Ai2]端子入力切替                   | 01: 電圧<br>02: 電流   | 02                                    | ○     |
| Cb-30 | [Ai1]電圧/電流 バイアス調整             | -100.00~100.00 (%)   | 0.00                                  | ○     |
| Cb-31 | [Ai1]電圧/電流 調整ゲイン              | 0.00~200.00 (%)  | 100.00                                | ○     |
| Cb-32 | [Ai2]電圧/電流 バイアス調整             | -100.00~100.00 (%)   | 0.00                                  | ○     |

\*1. 「初期値選択[Ub-02]」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                                    | 運転中変更 |
|-------|-----------------------|---|--|-------|
| Cb-33 | [Ai2]電圧/電流 調整ゲイン      | 0.00~200.00 (%)                                   | 100.00                                 | ○     |
| Cb-40 | サーミスタ選択               | 00: 無効<br>01: PTC(抵抗値)有効                          | 00                                     |       |
| Cb-41 | サーミスタ調整               | 0.0~1000.0  | 100.0                                  | ○     |
| Cb-51 | MOP-VR 入力フィルタ時定数      | 1~500   | 100                                    | ○     |
| Cb-53 | MOP-VR スタート量          | 0.00~100.00 (%)                                   | 0.00                                   | ○     |
| Cb-54 | MOP-VR エンド量           | 0.00~100.00 (%)                                   | 100.00                                 | ○     |
| Cb-55 | MOP-VR スタート割合         | 0.0~[Cb-56] (%)                                   | 0.0                                    | ○     |
| Cb-56 | MOP-VR エンド割合          | [Cb-55]~100.0 (%)                                 | 100.0                                  | ○     |
| Cb-57 | MOP-VR スタート選択         | 00: スタート量[Cb-53]<br>01: 0%                        | 01                                     | ○     |
| CC-01 | 出力端子機能[11]選択          | 『インテリジェント出力端子機能一覧』参照                              | [FA1]/<br>[RUN]/<br>[FA1] <sup>1</sup> | ○     |
| CC-02 | 出力端子機能[12]選択          |   | [RUN]/<br>[FA1]/<br>[RUN] <sup>1</sup> | ○     |
| CC-07 | 出力端子機能[AL]選択          |   | [AL]                                   | ○     |
| CC-11 | 出力端子[11] a/b(NO/NC)選択 | 00: ノーマルオープン<br>01: ノーマルクローズ                      | 00                                     | ○     |
| CC-12 | 出力端子[12] a/b(NO/NC)選択 |   | 00                                     | ○     |
| CC-17 | 出力端子[AL] a/b(NO/NC)選択 |   | 01                                     | ○     |
| CC-20 | 出力端子[11] オンディレイ時間     | 0.00~100.00 (s)                                   | 0.00                                   | ○     |
| CC-21 | 出力端子[11] オフディレイ時間     |   | 0.00                                   | ○     |
| CC-22 | 出力端子[12] オンディレイ時間     |   | 0.00                                   | ○     |
| CC-23 | 出力端子[12] オフディレイ時間     |   | 0.00                                   | ○     |
| CC-32 | 出力端子[AL] オンディレイ時間     |   | 0.00                                   | ○     |
| CC-33 | 出力端子[AL] オフディレイ時間     |   | 0.00                                   | ○     |
| CC-40 | 論理演算出力信号 LOG1 選択 1    | CC-01 と同じ<br>([LOG1]~[LOG3]を除く)                   | 000                                    | ○     |
| CC-41 | 論理演算出力信号 LOG1 選択 2    | CC-01 と同じ<br>([LOG1]~[LOG3]を除く)                   | 000                                    | ○     |
| CC-42 | 論理演算出力信号 LOG1 演算子選択   | 00: AND<br>01: OR<br>02: XOR                      | 00                                     | ○     |
| CC-43 | 論理演算出力信号 LOG2 選択 1    | CC-01 と同じ<br>([LOG1]~[LOG3]を除く)                   | 000                                    | ○     |
| CC-44 | 論理演算出力信号 LOG2 選択 2    | CC-01 と同じ<br>([LOG1]~[LOG3]を除く)                   | 000                                    | ○     |
| CC-45 | 論理演算出力信号 LOG2 演算子選択   | 00: AND<br>01: OR<br>02: XOR                      | 00                                     | ○     |
| CC-46 | 論理演算出力信号 LOG3 選択 1    | CC-01 と同じ<br>([LOG1]~[LOG3]を除く)                   | 000                                    | ○     |
| CC-47 | 論理演算出力信号 LOG3 選択 2    | CC-01 と同じ<br>([LOG1]~[LOG3]を除く)                   | 000                                    | ○     |
| CC-48 | 論理演算出力信号 LOG3 演算子選択   | 00: AND<br>01: OR<br>02: XOR                      | 00                                     | ○     |
| Cd-01 | [FM]端子出力形態選択          | 00: PWM<br>01: 周波数                                | 00                                     | ○     |
| Cd-02 | [FM]端子基準周波数           | 0~32000 (Hz)                                      | 2880                                   | ○     |
| Cd-03 | [FM]端子出力選択            | モニタ用パラメータ<br>(『9.16.3 出力したいモニタを選択する』を参照<br>ください。) | dA-01                                  | ○     |
| Cd-04 | [Ao1]端子出力選択           | モニタ用パラメータ<br>(『9.16.3 出力したいモニタを選択する』を参照<br>ください。) | dA-01                                  | ○     |
| Cd-05 | [Ao2]端子出力選択           | モニタ用パラメータ<br>(『9.16.3 出力したいモニタを選択する』を参照<br>ください。) | dA-01                                  | ○     |

\*1. 「初期値選択[Ub-02]」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              | 運転中変更 |
|-------|------------------------------|-----------------------------|------------------|-------|
| Cd-06 | アナログ調整ゲイン基準選択                | 00: バイアス量基準<br>01: フルスケール固定 | 00               | ○     |
| Cd-10 | アナログモニタ調整モード選択               | 00: 無効<br>01: 有効            | 00               | ○     |
| Cd-11 | [FM]出力フィルタ時定数                | 1~500 (ms)                  | 10               | ○     |
| Cd-12 | [FM]出力データ型選択                 | 00: 絶対値<br>01: 符号付          | 00               | ○     |
| Cd-13 | [FM]バイアス調整                   | -100.0~100.0 (%)            | 0.0              | ○     |
| Cd-14 | [FM]ゲイン調整                    | -1000.0~1000.0 (%)          | 100.0            | ○     |
| Cd-15 | [FM]調整モード時の出力レベル             | -100.0~100.0 (%)            | 100.0            | ○     |
| Cd-16 | パルス入力/出力スケール変換値              | 0.01~100.00                 | 1.00             | ○     |
| Cd-21 | [Ao1]出力フィルタ時定数               | 1~500 (ms)                  | 10               | ○     |
| Cd-22 | [Ao1]出力データ型選択                | 00: 絶対値<br>01: 符号付          | 00               | ○     |
| Cd-23 | [Ao1]バイアス調整 (電圧/電流 共通)       | -100.0~100.0 (%)            | 0.0              | ○     |
| Cd-24 | [Ao1]ゲイン調整 (電圧/電流 共通)        | -1000.0~1000.0 (%)          | 100.0            | ○     |
| Cd-25 | [Ao1]調整モード時の出力レベル            | -100.0~100.0 (%)            | 100.0            | ○     |
| Cd-26 | [Ao1]端子出力切替                  | 01: 電圧<br>02: 電流            | 01               | ○     |
| Cd-31 | [Ao2]出力フィルタ時定数               | 1~500 (ms)                  | 10               | ○     |
| Cd-32 | [Ao2]出力データ型選択                | 00: 絶対値<br>01: 符号付          | 00               | ○     |
| Cd-33 | [Ao2]バイアス調整 (電圧)             | -100.0~100.0 (%)            | 0.0              | ○     |
| Cd-34 | [Ao2]ゲイン調整(電圧)               | -1000.0~1000.0 (%)          | 100.0            | ○     |
| Cd-35 | [Ao2]調整モード時の出力レベル            | -100.0~100.0 (%)            | 100.0            | ○     |
| Cd-36 | [Ao2]端子出力切替                  | 01: 電圧<br>03: パルス           | 03               | ○     |
| CE101 | 第1 低電流信号出力モード選択              | 00: 加減速中/定速中<br>01: 定速中のみ   | 01               | ○     |
| CE102 | 第1 低電流検出レベル 1                | (0.00~2.00)×CTL 定格電流 (A)    | 1.00×CTL<br>定格電流 | ○     |
| CE103 | 第1 低電流検出レベル 2                | (0.00~2.00)×CTL 定格電流 (A)    | 1.00×CTL<br>定格電流 | ○     |
| CE105 | 第1 過負荷予告信号出力モード選択            | 00: 加減速中/定速中<br>01: 定速中のみ   | 01               | ○     |
| CE106 | 第1 過負荷予告レベル 1                | (0.00~2.00)×CTL 定格電流 (A)    | 1.15×CTL<br>定格電流 | ○     |
| CE107 | 第1 過負荷予告レベル 2                | (0.00~2.00)×CTL 定格電流 (A)    | 1.15×CTL<br>定格電流 | ○     |
| CE-10 | 加速時到達周波数 1                   | 0.00~590.00 (Hz)            | 0.00             | ○     |
| CE-11 | 減速時到達周波数 1                   | 0.00~590.00 (Hz)            | 0.00             | ○     |
| CE-12 | 加速時到達周波数 2                   | 0.00~590.00 (Hz)            | 0.00             | ○     |
| CE-13 | 減速時到達周波数 2                   | 0.00~590.00 (Hz)            | 0.00             | ○     |
| CE120 | 第1 オーバートルクレベル(正転力行)          | 0.0~500.0 (%)               | 100.0            | ○     |
| CE121 | 第1 オーバートルクレベル(逆転回生)          | 0.0~500.0 (%)               | 100.0            | ○     |
| CE122 | 第1 オーバートルクレベル(逆転力行)          | 0.0~500.0 (%)               | 100.0            | ○     |
| CE123 | 第1 オーバートルクレベル(正転回生)          | 0.0~500.0 (%)               | 100.0            | ○     |
| CE124 | 第1 オーバー/<br>アンダートルク出力信号モード選択 | 00: 加減速中/定速中<br>01: 定速中のみ   | 01               | ○     |
| CE125 | 第1 オーバー/<br>アンダートルク選択        | 00: オーバートルク<br>01: アンダートルク  | 00               | ○     |
| CE-30 | 電子サーマルワーニングレベル(モータ)          | 0.00~100.00 (%)             | 90.00            | ○     |
| CE-31 | 電子サーマルワーニングレベル<br>(インバータ)    | 0.00~100.00 (%)             | 90.00            | ○     |
| CE-33 | 0Hz 検出値レベル                   | 0.00~100.00 (Hz)            | 0.00             | ○     |
| CE-34 | 冷却フィン過熱予告レベル                 | 0~200 (°C)                  | 100              | ○     |



| コード   | 名称                                       | データ範囲  | 初期値                          | 運転中変更 |
|-------|--|--|------------------------------|-------|
| CE-36 | RUN 時間/電源 ON 時間レベル                       | 0~100000 (hr)  | 0                            | ○     |
| CE-40 | ウィンドウコンパレータ[Ai1]上限レベル                    | 0~100 (%)<br>下限: $([CE-41]+[CE-42])\times 2$   | 100                          | ○     |
| CE-41 | ウィンドウコンパレータ[Ai1]下限レベル                    | 0~100 (%)<br>上限: $([CE-40]-[CE-42])\times 2$   | 0                            | ○     |
| CE-42 | ウィンドウコンパレータ[Ai1]ヒステリシス幅                  | 0~10 (%)<br>上限: $([CE-40]-[CE-41])/2$  | 0                            | ○     |
| CE-43 | ウィンドウコンパレータ[Ai2]上限レベル                    | 0~100 (%)<br>下限: $([CE-44]+[CE-45])\times 2$   | 100                          | ○     |
| CE-44 | ウィンドウコンパレータ[Ai2]下限レベル                    | 0~100 (%)<br>上限: $([CE-43]-[CE-45])\times 2$   | 0                            | ○     |
| CE-45 | ウィンドウコンパレータ[Ai2]ヒステリシス幅                  | 0~10 (%)<br>上限: $([CE-43]-[CE-44])/2$  | 0                            | ○     |
| CE-50 | [Ai1]断線時動作レベル                            | 0~100 (%)  | 0                            | ○     |
| CE-51 | [Ai1] 断線時動作レベル選択                         | 00: 無効<br>01: 有効(範囲内)<br>02: 有効(範囲外)   | 00                           | ○     |
| CE-52 | [Ai2] 断線時動作レベル                           | 0~100 (%)  | 0                            | ○     |
| CE-53 | [Ai2] 断線時動作レベル選択                         | 00: 無効<br>01: 有効(範囲内)<br>02: 有効(範囲外)   | 00                           | ○     |
| CE-60 | 出力周波数関連<br>端子機能フィルタ時定数(ZS)               | 0~2000 (ms)  | 20                           | ○     |
| CE-61 | 出力電流関連出力端子機能<br>フィルタ時定数(LOC/LOC2/OL/OL2) | 0~2000 (ms)  | 300                          | ○     |
| CE-62 | トルク出力関連出力端子機能<br>フィルタ時定数(OTQ/TRQ)        | 0~2000 (ms)  | 100                          | ○     |
| CE201 | 第 2 低電流信号出力モード選択                         | 00: 加減速中/定速中<br>01: 定速中のみ  | 01                           | ○     |
| CE202 | 第 2 低電流検出レベル 1                           | $(0.00\sim 2.00)\times \text{CTL 定格電流 (A)}$  | $1.00\times \text{CTL 定格電流}$ | ○     |
| CE203 | 第 2 低電流検出レベル 2                           | $(0.00\sim 2.00)\times \text{CTL 定格電流 (A)}$  | $1.00\times \text{CTL 定格電流}$ | ○     |
| CE205 | 第 2 過負荷予告信号出力モード選択                       | 00: 加減速中/定速中<br>01: 定速中のみ  | 01                           | ○     |
| CE206 | 第 2 過負荷予告レベル 1                           | $(0.00\sim 2.00)\times \text{CTL 定格電流 (A)}$  | $1.15\times \text{CTL 定格電流}$ | ○     |
| CE207 | 第 2 過負荷予告レベル 2                           | $(0.00\sim 2.00)\times \text{CTL 定格電流 (A)}$  | $1.15\times \text{CTL 定格電流}$ | ○     |
| CE220 | 第 2 オーバートルクレベル(正転力行)                     | 0.0~500.0 (%)  | 100.0                        | ○     |
| CE221 | 第 2 オーバートルクレベル(逆転回生)                     | 0.0~500.0 (%)  | 100.0                        | ○     |
| CE222 | 第 2 オーバートルクレベル(逆転力行)                     | 0.0~500.0 (%)  | 100.0                        | ○     |
| CE223 | 第 2 オーバートルクレベル(正転回生)                     | 0.0~500.0 (%)  | 100.0                        | ○     |
| CE224 | 第 2 オーバー/<br>アンダートルク出力信号モード選択            | 00: 加減速中/定速中<br>01: 定速中のみ  | 01                           | ○     |
| CE225 | 第 2 オーバー/<br>アンダートルク選択                   | 00: オーバートルク<br>01: アンダートルク   | 00                           | ○     |
| CF-01 | 通信伝送速度選択(ボーレート選択)                        | 03: 2400bps<br>04: 4800bps<br>05: 9600bps<br>06: 19.2kbps<br>07: 38.4kbps<br>08: 57.6kbps<br>09: 76.8kbps<br>10: 115.2kbps | 05                           | ○     |
| CF-02 | 通信局番選択                                   | 1~247  | 1                            | ○     |
| CF-03 | 通信パリティ選択                                 | 00: パリティ無し<br>01: 偶数パリティ<br>02: 奇数パリティ   | 00                           | ○     |
| CF-04 | 通信ストップビット選択                              | 01: 1 ビット<br>02: 2 ビット   | 01                           | ○     |

| コード   | 名称                                     | データ範囲   | 初期値   | 運転中変更 |
|-------|--|---|-------|-------|
| CF-05 | 通信エラー選択                                | 00: エラー<br>01: 減速停止後トリップ<br>02: 無視<br>03: フリーランストップ<br>04: 減速停止 | 02    | ○     |
| CF-06 | 通信タイムアウト時間                             | 0.00~100.00 (s)   | 0.00  | ○     |
| CF-07 | 通信待ち時間                                 | 0~1000 (ms)   | 0     | ○     |
| CF-08 | 通信方式選択                                 | 01: Modbus-RTU<br>02: インバータ間通信(EzCOM)<br>03: インバータ間通信(EzCOM 管理) | 01    | ○     |
| CF-11 | レジスタデータ A,V⇔%変換機能                      | 00: A, V<br>01: %   | 00    | ×     |
| CF-12 | 通信エンディアン選択                             | 00: ビッグエンディアン<br>01: リトルエンディアン<br>02: 特殊エンディアン                  | 00    | ○     |
| CF-20 | EzCOM 開始 INV 局番                        | 1~8   | 1     | ×     |
| CF-21 | EzCOM 終了 INV 局番                        | 1~8   | 1     | ×     |
| CF-22 | EzCOM 開始選択                             | 00: [ECOM]端子<br>01: 常時通信  | 00    | ×     |
| CF-23 | EzCOM データ数                             | 1~5   | 5     | ○     |
| CF-24 | EzCOM 送信先局番 1                          | 1~247   | 1     | ○     |
| CF-25 | EzCOM 送信先レジスタ 1                        | 0000h~FFFFh   | 0000h | ○     |
| CF-26 | EzCOM 送信元レジスタ 1                        | 0000h~FFFFh   | 0000h | ○     |
| CF-27 | EzCOM 送信先局番 2                          | 1~247   | 2     | ○     |
| CF-28 | EzCOM 送信先レジスタ 2                        | 0000h~FFFFh   | 0000h | ○     |
| CF-29 | EzCOM 送信元レジスタ 2                        | 0000h~FFFFh   | 0000h | ○     |
| CF-30 | EzCOM 送信先局番 3                          | 1~247   | 3     | ○     |
| CF-31 | EzCOM 送信先レジスタ 3                        | 0000h~FFFFh   | 0000h | ○     |
| CF-32 | EzCOM 送信元レジスタ 3                        | 0000h~FFFFh   | 0000h | ○     |
| CF-33 | EzCOM 送信先局番 4                          | 1~247   | 4     | ○     |
| CF-34 | EzCOM 送信先レジスタ 4                        | 0000h~FFFFh   | 0000h | ○     |
| CF-35 | EzCOM 送信元レジスタ 4                        | 0000h~FFFFh   | 0000h | ○     |
| CF-36 | EzCOM 送信先局番 5                          | 1~247   | 5     | ○     |
| CF-37 | EzCOM 送信先レジスタ 5                        | 0000h~FFFFh   | 0000h | ○     |
| CF-38 | EzCOM 送信元レジスタ 5                        | 0000h~FFFFh   | 0000h | ○     |
| CF-50 | USB 局番選択                               | 1~247   | 1     | ×     |
| CF-61 | 出力電流モニタ用フィルタ時定数<br>(dA-02 及び同様の通信データ)  | 0~1000 (ms)   | 300   | ○     |
| CF-62 | 出力トルクモニタ用フィルタ時定数<br>(dA-17 及び同様の通信データ) | 0~1000 (ms)   | 100   | ○     |
| CF-63 | 出力電圧モニタ用フィルタ時定数<br>(dA-18 及び同様の通信データ)  | 0~1000 (ms)   | 100   | ○     |
| CF-64 | 入出力電力モニタフィルタ時定数                        | 0~1000 (ms)   | 400   | ○     |
| CG-01 | レジスタマッピング機能選択                          | 00:無効<br>01:有効  | 00    | ○     |
| CG-11 | 外部レジスタ 1                               | 0000h~FFFFh   | 0000h | ○     |
| CG-12 | 外部レジスタ 2                               | 0000h~FFFFh   | 0000h | ○     |
| CG-13 | 外部レジスタ 3                               | 0000h~FFFFh   | 0000h | ○     |
| CG-14 | 外部レジスタ 4                               | 0000h~FFFFh   | 0000h | ○     |
| CG-15 | 外部レジスタ 5                               | 0000h~FFFFh   | 0000h | ○     |
| CG-16 | 外部レジスタ 6                               | 0000h~FFFFh   | 0000h | ○     |
| CG-17 | 外部レジスタ 7                               | 0000h~FFFFh   | 0000h | ○     |
| CG-18 | 外部レジスタ 8                               | 0000h~FFFFh   | 0000h | ○     |
| CG-19 | 外部レジスタ 9                               | 0000h~FFFFh   | 0000h | ○     |
| CG-20 | 外部レジスタ 10                              | 0000h~FFFFh   | 0000h | ○     |
| CG-31 | 外部レジスタ 1 のフォーマット                       | 00: 符号なしワード<br>01: 符号付ワード                                       | 00    | ○     |

| コード   | 名称                | データ範囲                        | 初期値   | 運転中変更 |
|-------|-------------------|------------------------------|-------|-------|
| CG-32 | 外部レジスタ 2 のフォーマット  | 00: 符号なしワード<br>01: 符号付ワード    | 00    | ○     |
| CG-33 | 外部レジスタ 3 のフォーマット  | 00: 符号なしワード<br>01: 符号付ワード    | 00    | ○     |
| CG-34 | 外部レジスタ 4 のフォーマット  | 00: 符号なしワード<br>01: 符号付ワード    | 00    | ○     |
| CG-35 | 外部レジスタ 5 のフォーマット  | 00: 符号なしワード<br>01: 符号付ワード    | 00    | ○     |
| CG-36 | 外部レジスタ 6 のフォーマット  | 00: 符号なしワード<br>01: 符号付ワード    | 00    | ○     |
| CG-37 | 外部レジスタ 7 のフォーマット  | 00: 符号なしワード<br>01: 符号付ワード    | 00    | ○     |
| CG-38 | 外部レジスタ 8 のフォーマット  | 00: 符号なしワード<br>01: 符号付ワード    | 00    | ○     |
| CG-39 | 外部レジスタ 9 のフォーマット  | 00: 符号なしワード<br>01: 符号付ワード    | 00    | ○     |
| CG-40 | 外部レジスタ 10 のフォーマット | 00: 符号なしワード<br>01: 符号付ワード    | 00    | ○     |
| CG-51 | スケーリング 1          | 0.001~65.535                 | 1.000 | ○     |
| CG-52 | スケーリング 2          | 0.001~65.535                 | 1.000 | ○     |
| CG-53 | スケーリング 3          | 0.001~65.535                 | 1.000 | ○     |
| CG-54 | スケーリング 4          | 0.001~65.535                 | 1.000 | ○     |
| CG-55 | スケーリング 5          | 0.001~65.535                 | 1.000 | ○     |
| CG-56 | スケーリング 6          | 0.001~65.535                 | 1.000 | ○     |
| CG-57 | スケーリング 7          | 0.001~65.535                 | 1.000 | ○     |
| CG-58 | スケーリング 8          | 0.001~65.535                 | 1.000 | ○     |
| CG-59 | スケーリング 9          | 0.001~65.535                 | 1.000 | ○     |
| CG-60 | スケーリング 10         | 0.001~65.535                 | 1.000 | ○     |
| CG-71 | 内部レジスタ 1          | 0000h~FFFFh                  | 0000h | ○     |
| CG-72 | 内部レジスタ 2          | 0000h~FFFFh                  | 0000h | ○     |
| CG-73 | 内部レジスタ 3          | 0000h~FFFFh                  | 0000h | ○     |
| CG-74 | 内部レジスタ 4          | 0000h~FFFFh                  | 0000h | ○     |
| CG-75 | 内部レジスタ 5          | 0000h~FFFFh                  | 0000h | ○     |
| CG-76 | 内部レジスタ 6          | 0000h~FFFFh                  | 0000h | ○     |
| CG-77 | 内部レジスタ 7          | 0000h~FFFFh                  | 0000h | ○     |
| CG-78 | 内部レジスタ 8          | 0000h~FFFFh                  | 0000h | ○     |
| CG-79 | 内部レジスタ 9          | 0000h~FFFFh                  | 0000h | ○     |
| CG-80 | 内部レジスタ 10         | 0000h~FFFFh                  | 0000h | ○     |
| CH-01 | 接点同期入力機能選択 1      | 『インテリジェント入力端子機能一覧』参照         | 000   | ○     |
| CH-02 | 接点同期入力機能選択 2      |                              | 000   | ○     |
| CH-03 | 接点同期入力機能選択 3      |                              | 000   | ○     |
| CH-04 | 接点同期入力機能選択 4      |                              | 000   | ○     |
| CH-05 | 接点同期入力機能選択 5      |                              | 000   | ○     |
| CH-06 | 接点同期入力機能選択 6      |                              | 000   | ○     |
| CH-11 | 接点同期出力機能選択 1      | 『インテリジェント出力端子機能一覧』参照         | 00    | ○     |
| CH-12 | 接点同期出力機能選択 2      |                              | 00    | ○     |
| CH-13 | 接点同期出力機能選択 3      |                              | 00    | ○     |
| CH-14 | 接点同期出力機能選択 4      |                              | 00    | ○     |
| CH-15 | 接点同期出力機能選択 5      |                              | 00    | ○     |
| CH-16 | 接点同期出力機能選択 6      |                              | 00    | ○     |
| CH-21 | 接点同期論理選択 1        | 00: ノーマルオープン<br>01: ノーマルクローズ | 00    | ○     |
| CH-22 | 接点同期論理選択 2        |                              | 00    | ○     |
| CH-23 | 接点同期論理選択 3        |                              | 00    | ○     |
| CH-24 | 接点同期論理選択 4        |                              | 00    | ○     |
| CH-25 | 接点同期論理選択 5        |                              | 00    | ○     |
| CH-26 | 接点同期論理選択 6        |                              | 00    | ○     |
| CH-30 | 接点同期オンディレイ時間 1    | 0.00~100.00 (s)              | 0.00  | ○     |
| CH-31 | 接点同期オフディレイ時間 1    | 0.00~100.00 (s)              | 0.00  | ○     |

| コード   | 名称             | データ範囲           | 初期値  | 運転中変更 |
|-------|----------------|-----------------|------|-------|
| CH-32 | 接点同期オンディレイ時間 2 | 0.00～100.00 (s) | 0.00 | ○     |
| CH-33 | 接点同期オフディレイ時間 2 | 0.00～100.00 (s) | 0.00 | ○     |
| CH-34 | 接点同期オンディレイ時間 3 | 0.00～100.00 (s) | 0.00 | ○     |
| CH-35 | 接点同期オフディレイ時間 3 | 0.00～100.00 (s) | 0.00 | ○     |
| CH-36 | 接点同期オンディレイ時間 4 | 0.00～100.00 (s) | 0.00 | ○     |
| CH-37 | 接点同期オフディレイ時間 4 | 0.00～100.00 (s) | 0.00 | ○     |
| CH-38 | 接点同期オンディレイ時間 5 | 0.00～100.00 (s) | 0.00 | ○     |
| CH-39 | 接点同期オフディレイ時間 5 | 0.00～100.00 (s) | 0.00 | ○     |
| CH-40 | 接点同期オンディレイ時間 6 | 0.00～100.00 (s) | 0.00 | ○     |
| CH-41 | 接点同期オフディレイ時間 6 | 0.00～100.00 (s) | 0.00 | ○     |

# 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         |
|------|-------|--------------|
| 000  | no    | 割付無し         |
| 001  | FW    | 正転           |
| 002  | RV    | 逆転           |
| 003  | CF1   | 多段速 1        |
| 004  | CF2   | 多段速 2        |
| 005  | CF3   | 多段速 3        |
| 006  | CF4   | 多段速 4        |
| 007  | SF1   | 多段速ビット 1     |
| 008  | SF2   | 多段速ビット 2     |
| 009  | SF3   | 多段速ビット 3     |
| 010  | SF4   | 多段速ビット 4     |
| 011  | SF5   | 多段速ビット 5     |
| 012  | SF6   | 多段速ビット 6     |
| 013  | SF7   | 多段速ビット 7     |
| 014  | ADD   | 周波数加算        |
| 015  | SCHG  | 主速/補助速指令切替変更 |
| 016  | STA   | 3 ワイヤ起動      |
| 017  | STP   | 3 ワイヤ停止      |
| 018  | F/R   | 3 ワイヤ正逆      |
| 019  | AHD   | アナログ指令保持     |
| 020  | FUP   | 遠隔操作増速       |
| 021  | FDN   | 遠隔操作減速       |
| 022  | UDC   | 遠隔操作データクリア   |
| 023  | F-OP  | 強制指令切替       |
| 024  | SET   | 第 2 制御       |
| 028  | RS    | リセット         |
| 029  | JG    | ジョギング        |
| 030  | DB    | 外部直流制動       |
| 031  | 2CH   | 2 段加減速       |
| 032  | FRS   | フリーランストップ    |
| 033  | EXT   | 外部異常         |
| 034  | USP   | 復電再始動防止      |
| 035  | CS    | 商用切替         |
| 036  | SFT   | ソフトロック       |
| 037  | BOK   | ブレーキ確認       |
| 038  | OLR   | 過負荷制限切替      |
| 039  | KHC   | 積算入力電カクリア    |
| 040  | OKHC  | 積算出力電カクリア    |
| 041  | PID   | PID1 無効      |
| 042  | PIDC  | PID1 積分リセット  |
| 043  | PID2  | PID2 無効      |
| 044  | PIDC2 | PID2 積分リセット  |
| 051  | SVC1  | PID1 多段目標値 1 |
| 052  | SVC2  | PID1 多段目標値 2 |
| 053  | SVC3  | PID1 多段目標値 3 |
| 054  | SVC4  | PID1 多段目標値 4 |

| 機能番号 | 記号   | 機能名称         |
|------|------|--------------|
| 055  | PRO  | PID ゲイン切替    |
| 056  | PIO1 | PID 出力切替 1   |
| 058  | SLEP | SLEEP 条件成立   |
| 059  | WAKE | WAKE 条件成立    |
| 060  | TL   | トルク制限有効      |
| 061  | TRQ1 | トルクリミット切替 1  |
| 062  | TRQ2 | トルクリミット切替 2  |
| 063  | PPI  | P/PI 制御切替    |
| 064  | CAS  | 制御ゲイン切替      |
| 067  | ATR  | トルク制御有効      |
| 068  | TBS  | トルクバイアス有効    |
| 069  | ORT  | オリエンテーション    |
| 071  | LAC  | LAD キャンセル    |
| 072  | PCLR | 位置偏差クリア      |
| 076  | CP1  | 位置指令選択 1     |
| 077  | CP2  | 位置指令選択 2     |
| 078  | CP3  | 位置指令選択 3     |
| 079  | CP4  | 位置指令選択 4     |
| 080  | ORL  | 原点リミット信号     |
| 081  | ORG  | 原点復帰起動信号     |
| 082  | FOT  | 正転駆動停止       |
| 083  | ROT  | 逆転駆動停止       |
| 084  | SPD  | 速度/位置切替      |
| 085  | PSET | 位置データプリセット   |
| 086  | MI1  | 汎用入力 1       |
| 087  | MI2  | 汎用入力 2       |
| 088  | MI3  | 汎用入力 3       |
| 089  | MI4  | 汎用入力 4       |
| 090  | MI5  | 汎用入力 5       |
| 091  | MI6  | 汎用入力 6       |
| 092  | MI7  | 汎用入力 7       |
| 093  | MI8  | 汎用入力 8       |
| 097  | PCC  | パルスカウンタクリア   |
| 098  | ECOM | EzCOM 起動     |
| 099  | PRG  | EzSQ プログラム開始 |
| 100  | HLD  | 加減速停止        |
| 101  | REN  | 運転許可信号       |
| 102  | DISP | 表示固定         |
| 103  | PLA  | パルス入力 A      |
| 104  | PLB  | パルス入力 B      |
| 105  | EMF  | 非常時強制運転      |
| 107  | COK  | コンタクタチェック信号  |
| 108  | DTR  | データトレース開始    |
| 109  | PLZ  | パルス入力 Z      |
| 110  | TCH  | ティーチング信号     |

## 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                  |
|------|------|-----------------------|
| 000  | no   | 割付無し                  |
| 001  | RUN  | 運転中                   |
| 002  | FA1  | 定速到達時                 |
| 003  | FA2  | 設定速度以上                |
| 004  | FA3  | 設定速度のみ                |
| 005  | FA4  | 設定速度以上 2              |
| 006  | FA5  | 設定速度のみ 2              |
| 007  | IRDY | 運転準備完了                |
| 008  | FWR  | 正転運転中                 |
| 009  | RVR  | 逆転運転中                 |
| 010  | FREF | 周波数指令パネル              |
| 011  | REF  | 運転指令パネル               |
| 012  | SETM | 第 2 制御選択中             |
| 016  | OPO  | オプション出力 <sup>*1</sup> |
| 017  | AL   | アラーム信号                |
| 018  | MJA  | 重故障信号                 |
| 019  | OTQ  | オーバートルク               |
| 021  | UV   | 不足電圧中                 |
| 022  | TRQ  | トルク制限中                |
| 023  | IPS  | 停電減速中                 |
| 024  | RNT  | RUN 時間オーバー            |
| 025  | ONT  | 電源 ON 時間オーバー          |
| 026  | THM  | 電子サーマル警告(モータ)         |
| 027  | THC  | 電子サーマル警告(インバータ)       |
| 029  | WAC  | コンデンサ寿命予告             |
| 030  | WAF  | ファン寿命予告               |
| 031  | FR   | 運転指令信号                |
| 032  | OHF  | 冷却フィン加熱予告             |
| 033  | LOC  | 低電流信号                 |
| 034  | LOC2 | 低電流信号 2               |
| 035  | OL   | 過負荷予告                 |
| 036  | OL2  | 過負荷予告 2               |
| 037  | BRK  | ブレーキ開放                |
| 038  | BER  | ブレーキ異常                |
| 039  | CON  | コンタクタ制御               |

| 機能番号 | 記号    | 機能名称             |
|------|-------|------------------|
| 040  | ZS    | 0Hz 検出信号         |
| 041  | DSE   | 速度偏差過大           |
| 043  | POK   | 位置決め完了           |
| 044  | PCMP  | パルスカウントコンペアマッチ出力 |
| 045  | OD    | PID 偏差過大         |
| 046  | FBV   | PID フィードバック比較    |
| 047  | OD2   | PID2 偏差過大        |
| 048  | FBV2  | PID2 フィードバック比較   |
| 049  | NDc   | 通信断線             |
| 050  | Ai1Dc | アナログ断線 Ai1       |
| 051  | Ai2Dc | アナログ断線 Ai2       |
| 056  | WCAi1 | ウィンドウコンパレータ Ai1  |
| 057  | WCAi2 | ウィンドウコンパレータ Ai2  |
| 062  | LOG1  | 論理演算結果 1         |
| 063  | LOG2  | 論理演算結果 2         |
| 064  | LOG3  | 論理演算結果 3         |
| 069  | MO1   | 汎用出力 1           |
| 070  | MO2   | 汎用出力 2           |
| 071  | MO3   | 汎用出力 3           |
| 076  | EMFC  | 強制運転中信号          |
| 077  | EMBP  | バイパスモード中信号       |
| 078  | WFT   | トレース機能トリガ待ち信号    |
| 079  | TRA   | トレース機能トレース中信号    |
| 080  | LBK   | 操作パネル電池切れ        |
| 081  | OVS   | 受電過電圧            |
| 082  | ABU   | 非定常上限超過状態        |
| 083  | ABL   | 非定常下限未満状態        |
| 088  | FSC   | STO 経路一致信号       |
| 093  | SSE   | PID ソフトスタート異常    |
| 094  | SFM1  | ST1 フィードバック信号    |
| 095  | SFM2  | ST2 フィードバック信号    |
| 096  | EDM   | STO 状態モニタ        |
| 097  | WAP   | パワーモジュール寿命予告     |
| 098  | WAIC  | 突防回路寿命予告         |

\*1. 「オプション出力[OPO]」は将来拡張用機能で現在は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   | 運転中変更 |
|-------|-------------------------|---|-------|-------|
| HA-01 | オートチューニング選択             | 00:無効<br>01:非回転<br>02:回転                  | 00    | ×     |
| HA-02 | オートチューニング時の運転指令         | 00:操作パネルの RUN キー<br>01:[AA111]/[AA211]に従う | 00    | ×     |
| HA110 | 第1安定化定数(V/f, A.bst)     | 0~1000 (%)                                | 100   | ○     |
| HA112 | 第1安定化エンド割合(V/f, A.bst)  | 0~100 (%)                                 | 30    | ×     |
| HA113 | 第1安定化スタート割合(V/f, A.bst) | 0~100 (%)                                 | 10    | ×     |
| HA115 | 第1速度応答                  | 0~1000 (%)                                | 100   | ○     |
| HA120 | 第1ゲイン切替選択               | 00:[CAS]端子による切替<br>01:設定による切替             | 00    | ○     |
| HA121 | 第1ゲイン切替時間               | 0~10000 (ms)                              | 100   | ○     |
| HA122 | 第1ゲイン切替中間周波数 1          | 0.00~590.00 (Hz)                          | 0.00  | ○     |
| HA123 | 第1ゲイン切替中間周波数 2          | 0.00~590.00 (Hz)                          | 0.00  | ○     |
| HA124 | 第1ゲインマッピング最高周波数         | 0.00~590.00 (Hz)                          | 0.00  | ○     |
| HA125 | 第1ゲインマッピングPゲイン 1        | 0.0~1000.0 (%)                            | 100.0 | ○     |
| HA126 | 第1ゲインマッピングIゲイン 1        | 0.0~1000.0 (%)                            | 100.0 | ○     |
| HA127 | 第1ゲインマッピングP制御 Pゲイン 1    | 0.0~1000.0 (%)                            | 100.0 | ○     |
| HA128 | 第1ゲインマッピングPゲイン 2        | 0.0~1000.0 (%)                            | 100.0 | ○     |
| HA129 | 第1ゲインマッピングIゲイン 2        | 0.0~1000.0 (%)                            | 100.0 | ○     |
| HA130 | 第1ゲインマッピングP制御 Pゲイン 2    | 0.0~1000.0 (%)                            | 100.0 | ○     |
| HA131 | 第1ゲインマッピングPゲイン 3        | 0.0~1000.0 (%)                            | 100.0 | ○     |
| HA132 | 第1ゲインマッピングIゲイン 3        | 0.0~1000.0 (%)                            | 100.0 | ○     |
| HA133 | 第1ゲインマッピングPゲイン 4        | 0.0~1000.0 (%)                            | 100.0 | ○     |
| HA134 | 第1ゲインマッピングIゲイン 4        | 0.0~1000.0 (%)                            | 100.0 | ○     |
| HA181 | 第1モータケーブル長コード選択         | 5~20                                      | 10    | ○     |
| HA210 | 第2安定化定数(V/f, A.bst)     | 0~1000 (%)                                | 100   | ○     |
| HA212 | 第2安定化エンド割合(V/f, A.bst)  | 0~100                                     | 30    | ×     |
| HA213 | 第2安定化スタート割合(V/f, A.bst) | 0~100                                     | 10    | ×     |
| HA215 | 第2速度応答                  | 0~1000 (%)                                | 100   | ○     |
| HA220 | 第2ゲイン切替選択               | 00:[CAS]端子による切替<br>01:設定による切替             | 00    | ○     |
| HA221 | 第2ゲイン切替時間               | 0~10000 (ms)                              | 100   | ○     |
| HA222 | 第2ゲイン切替中間周波数 1          | 0.00~590.00 (Hz)                          | 0.00  | ○     |
| HA223 | 第2ゲイン切替中間周波数 2          | 0.00~590.00 (Hz)                          | 0.00  | ○     |
| HA224 | 第2ゲインマッピング最高周波数         | 0.00~590.00 (Hz)                          | 0.00  | ○     |
| HA225 | 第2ゲインマッピングPゲイン 1        | 0.0~1000.0 (%)                            | 100.0 | ○     |
| HA226 | 第2ゲインマッピングIゲイン 1        | 0.0~1000.0 (%)                            | 100.0 | ○     |
| HA227 | 第2ゲインマッピングP制御 Pゲイン 1    | 0.0~1000.0 (%)                            | 100.0 | ○     |
| HA228 | 第2ゲインマッピングPゲイン 2        | 0.0~1000.0 (%)                            | 100.0 | ○     |
| HA229 | 第2ゲインマッピングIゲイン 2        | 0.0~1000.0 (%)                            | 100.0 | ○     |
| HA230 | 第2ゲインマッピングP制御 Pゲイン 2    | 0.0~1000.0 (%)                            | 100.0 | ○     |
| HA231 | 第2ゲインマッピングPゲイン 3        | 0.0~1000.0 (%)                            | 100.0 | ○     |
| HA232 | 第2ゲインマッピングIゲイン 3        | 0.0~1000.0 (%)                            | 100.0 | ○     |
| HA233 | 第2ゲインマッピングPゲイン 4        | 0.0~1000.0 (%)                            | 100.0 | ○     |
| HA234 | 第2ゲインマッピングIゲイン 4        | 0.0~1000.0 (%)                            | 100.0 | ○     |
| HA281 | 第2モータケーブル長コード選択         | 5~20                                      | 10    | ○     |
| Hb102 | 第1IMモータ容量選択             | 0.01~30.00 (kW)                           | 出荷時設定 | ×     |

| コード   | 名称                  | データ範囲  | 初期値   | 運転中変更 |
|-------|---------------------|--|---|-------|
| Hb103 | 第1 IM モータ極数選択       | 00:2P<br>01:4P<br>02:6P<br>03:8P<br>04:10P<br>05:12P<br>06:14P<br>07:16P<br>08:18P<br>09:20P<br>10:22P<br>11:24P<br>12:26P<br>13:28P<br>14:30P<br>15:32P<br>16:34P<br>17:36P<br>18:38P<br>19:40P<br>20:42P<br>21:44P<br>22:46P<br>23:48P | 01  | ×     |
| Hb104 | 第1 IM 基底周波数         | 30.00~[Hb105] (Hz)   | 60.00/<br>50.00/<br>50.00 <sup>-1</sup>     | ×     |
| Hb105 | 第1 IM 最高周波数         | [Hb104]~590.00 (Hz)  | 60.00/<br>50.00/<br>50.00 <sup>-1</sup>     | ×     |
| Hb106 | 第1 IM モータ定格電圧       | 1~1000 (V)   | 200/400<br>230/400<br>220/380 <sup>-1</sup> | ×     |
| Hb108 | 第1 IM モータ定格電流       | 0.01~10000.00 (A)  | モータ容量による                                    | ×     |
| Hb110 | 第1 IM モータ定数 R1      | 0.000001~1000.000000 (Ω)   | モータ容量による                                    | ×     |
| Hb112 | 第1 IM モータ定数 R2      | 0.000001~1000.000000 (Ω)   | モータ容量による                                    | ×     |
| Hb114 | 第1 IM モータ定数 L       | 0.000001~1000.000000 (mH)  | モータ容量による                                    | ×     |
| Hb116 | 第1 IM モータ定数 I0      | 0.01~10000.00 (A)  | モータ容量による                                    | ×     |
| Hb118 | 第1 IM モータ定数 J       | 0.00001~10000.000000 (kgm <sup>2</sup> )   | モータ容量による                                    | ×     |
| Hb130 | 第1 最低周波数            | 0.01~10.00 (Hz)  | 0.50  | ○     |
| Hb131 | 第1 減電圧始動時間          | 0~2000 (ms)  | 12  | ○     |
| Hb140 | 第1 手動トルクブースト動作モード選択 | 00:無効<br>01:常時有効<br>02:正転時のみ有効<br>03:逆転時のみ有効   | 01  | ×     |
| Hb141 | 第1 手動トルクブースト量       | 0.0~20.0 (%)   | 0.0   | ○     |
| Hb142 | 第1 手動トルクブースト折れ点     | 0.0~50.0 (%)   | 0.0   | ○     |
| Hb145 | 第1 省エネ運転選択          | 00:無効<br>01:有効   | 00  | ×     |
| Hb146 | 第1 省エネ応答・精度調整       | 0~100 (%)  | 50  | ○     |
| Hb150 | 第1 自由 V/f 周波数 1     | 0.00~[Hb152] (Hz)  | 0.00  | ×     |
| Hb151 | 第1 自由 V/f 電圧 1      | 0.0~1000.0 (V)   | 0.0   | ×     |
| Hb152 | 第1 自由 V/f 周波数 2     | [Hb150]~[Hb154] (Hz)   | 0.00  | ×     |
| Hb153 | 第1 自由 V/f 電圧 2      | 0.0~1000.0 (V)   | 0.0   | ×     |
| Hb154 | 第1 自由 V/f 周波数 3     | [Hb152]~[Hb156] (Hz)   | 0.00  | ×     |
| Hb155 | 第1 自由 V/f 電圧 3      | 0.0~1000.0 (V)   | 0.0   | ×     |
| Hb156 | 第1 自由 V/f 周波数 4     | [Hb154]~[Hb158] (Hz)   | 0.00  | ×     |
| Hb157 | 第1 自由 V/f 電圧 4      | 0.0~1000.0 (V)   | 0.0   | ×     |
| Hb158 | 第1 自由 V/f 周波数 5     | [Hb156]~[Hb160] (Hz)   | 0.00  | ×     |
| Hb159 | 第1 自由 V/f 電圧 5      | 0.0~1000.0 (V)   | 0.0   | ×     |
| Hb160 | 第1 自由 V/f 周波数 6     | [Hb158]~[Hb162] (Hz)   | 0.00  | ×     |
| Hb161 | 第1 自由 V/f 電圧 6      | 0.0~1000.0 (V)   | 0.0   | ×     |
| Hb162 | 第1 自由 V/f 周波数 7     | [Hb160]~[Hb164] (Hz)   | 0.00  | ×     |
| Hb163 | 第1 自由 V/f 電圧 7      | 0.0~1000.0 (V)   | 0.0   | ×     |

\*1. 「初期値選択[Ub-02]」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  | 運転中変更 |
|-------|--------------------|--|--|-------|
| Hb170 | 第1センサ付すべり補償Pゲイン    | 0~1000 (%)   | 100  | ○     |
| Hb171 | 第1センサ付すべり補償Iゲイン    | 0~1000 (%)   | 100  | ○     |
| Hb180 | 第1出力電圧ゲイン          | 0~255 (%)  | 100  | ○     |
| Hb202 | 第2IM モータ容量選択       | 0.01~30.00   | 出荷時設定                                      | ×     |
| Hb203 | 第2IM モータ極数選択       | 00:2P<br>01:4P<br>02:6P<br>03:8P<br>04:10P<br>05:12P<br>06:14P<br>07:16P<br>08:18P<br>09:20P<br>10:22P<br>11:24P<br>12:26P<br>13:28P<br>14:30P<br>15:32P<br>16:34P<br>17:36P<br>18:38P<br>19:40P<br>20:42P<br>21:44P<br>22:46P<br>23:48P | 01   | ×     |
| Hb204 | 第2IM 基底周波数         | 30.00~[Hb205] (Hz)   | 60.00/<br>50.00/<br>50.00 <sup>1</sup>     | ×     |
| Hb205 | 第2IM 最高周波数         | [Hb204]~590.00 (Hz)  | 60.00/<br>50.00/<br>50.00 <sup>1</sup>     | ×     |
| Hb206 | 第2IM モータ定格電圧       | 1~1000 (V)   | 200/400<br>230/400<br>220/380 <sup>1</sup> | ×     |
| Hb208 | 第2IM モータ定格電流       | 0.01~10000.00 (A)  | モータ容量による                                   | ×     |
| Hb210 | 第2IM モータ定数 R1      | 0.000001~1000.000000 (Ω)   | モータ容量による                                   | ×     |
| Hb212 | 第2IM モータ定数 R2      | 0.000001~1000.000000 (Ω)   | モータ容量による                                   | ×     |
| Hb214 | 第2IM モータ定数 L       | 0.000001~1000.000000 (mH)  | モータ容量による                                   | ×     |
| Hb216 | 第2IM モータ定数 I0      | 0.01~10000.00 (A)  | モータ容量による                                   | ×     |
| Hb218 | 第2IM モータ定数 J       | 0.00001~10000.00000 (kgm <sup>2</sup> )  | モータ容量による                                   | ×     |
| Hb230 | 第2最低周波数            | 0.00~10.00 (Hz)  | 0.50                                       | ○     |
| Hb231 | 第2減電圧始動時間          | 0~2000 (ms)  | 12   | ○     |
| Hb240 | 第2手動トルクブースト動作モード選択 | 00:無効<br>01:常時有効<br>02:正転時のみ有効<br>03:逆転時のみ有効   | 01   | ×     |
| Hb241 | 第2手動トルクブースト量       | 0.0~20.0 (%)   | 0.0  | ○     |
| Hb242 | 第2手動トルクブースト折れ点     | 0.0~50.0 (%)   | 0.0  | ○     |
| Hb245 | 第2省エネ運転選択          | 00:無効<br>01:有効   | 00   | ×     |
| Hb246 | 第2省エネ応答・精度調整       | 0~100 (%)  | 50   | ○     |
| Hb250 | 第2自由V/f周波数1        | 0.00~[Hb252] (Hz)  | 0.00                                       | ×     |
| Hb251 | 第2自由V/f電圧1         | 0.0~1000.0 (V)   | 0.0  | ×     |
| Hb252 | 第2自由V/f周波数2        | [Hb250]~[Hb254] (Hz)   | 0.00                                       | ×     |
| Hb253 | 第2自由V/f電圧2         | 0.0~1000.0 (V)   | 0.0  | ×     |
| Hb254 | 第2自由V/f周波数3        | [Hb252]~[Hb256] (Hz)   | 0.00                                       | ×     |
| Hb255 | 第2自由V/f電圧3         | 0.0~1000.0 (V)   | 0.0  | ×     |
| Hb256 | 第2自由V/f周波数4        | [Hb254]~[Hb258] (Hz)   | 0.00                                       | ×     |
| Hb257 | 第2自由V/f電圧4         | 0.0~1000.0 (V)   | 0.0  | ×     |
| Hb258 | 第2自由V/f周波数5        | [Hb256]~[Hb260] (Hz)   | 0.00                                       | ×     |
| Hb259 | 第2自由V/f電圧5         | 0.0~1000.0 (V)   | 0.0  | ×     |

\*1. 「初期値選択[Ub-02]」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                           | 運転中変更 |
|-------|--------------------------|----------------------|-------------------------------|-------|
| Hb260 | 第2自由V/f周波数6              | [Hb258]~[Hb262] (Hz) | 0.00                          | ×     |
| Hb261 | 第2自由V/f電圧6               | 0.0~1000.0 (V)       | 0.0                           | ×     |
| Hb262 | 第2自由V/f周波数7              | [Hb260]~[Hb264] (Hz) | 0.00                          | ×     |
| Hb263 | 第2自由V/f電圧7               | 0.0~1000.0 (V)       | 0.0                           | ×     |
| Hb270 | 第2センサ付すべり補償Pゲイン(センサ付V/f) | 0~1000 (%)           | 100                           | ○     |
| Hb271 | 第2センサ付すべり補償Iゲイン(センサ付V/f) | 0~1000 (%)           | 100                           | ○     |
| Hb280 | 第2出力電圧ゲイン                | 0~255 (%)            | 100                           | ○     |
| HC101 | 第1自動トルクブースト電圧補償ゲイン       | 0~255 (%)            | 100                           | ○     |
| HC102 | 第1自動トルクブーストすべり補償ゲイン      | 0~255 (%)            | 100                           | ○     |
| HC111 | 第1始動時ブースト量(IM-SLV)       | 0~50 (%)             | 0                             | ○     |
| HC114 | 第1逆転防止選択                 | 00:無効<br>01:有効       | 01/<br>00/<br>01 <sup>1</sup> | ○     |
| HC115 | 第1トルク換算方式選択              | 00:トルク<br>01:電流      | 00                            | ○     |
| HC120 | 第1トルク電流指令フィルタ時定数         | 0~100 (ms)           | 2                             | ○     |
| HC121 | 第1速度フィードフォワード補償調整ゲイン     | 0~1000 (%)           | 0                             | ○     |
| HC137 | 第1磁束確立レベル                | 0.0~100.0 (%)        | 80.0                          | ×     |
| HC141 | 第1変調率レベル1                | 0~133 (%)            | 115                           | ○     |
| HC142 | 第1変調率レベル2                | 0~133 (%)            | 115                           | ○     |
| HC201 | 第2自動トルクブースト電圧補償ゲイン       | 0~255 (%)            | 100                           | ○     |
| HC202 | 第2自動トルクブーストすべり補償ゲイン      | 0~255 (%)            | 100                           | ○     |
| HC211 | 第2始動時ブースト量(IM-SLV)       | 0~50 (%)             | 0                             | ○     |
| HC214 | 第2逆転防止選択                 | 00:無効<br>01:有効       | 01/<br>00/<br>01 <sup>1</sup> | ○     |
| HC215 | 第2トルク換算方式選択              | 00:トルク<br>01:電流      | 00                            | ○     |
| HC220 | 第2トルク電流指令フィルタ時定数         | 0~100 (ms)           | 2                             | ○     |
| HC221 | 第2速度フィードフォワード補償調整ゲイン     | 0~1000 (%)           | 0                             | ○     |
| HC237 | 第2磁束確立レベル                | 0.0~100.0            | 80.0                          | ×     |
| HC241 | 第2変調率レベル1                | 0~133                | 115                           | ○     |
| HC242 | 第2変調率レベル2                | 0~133                | 115                           | ○     |

\*1. 「初期値選択[Ub-02]」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      | 運転中変更 |
|-------|---|--|----------|-------|
| Hd102 | 第1 SM(PMM)モータ容量選択 <sup>*1</sup>             | 0.01~30.00 (kW)  | 出荷時設定    | ×     |
| Hd103 | 第1 SM(PMM)モータ極数選択 <sup>*1</sup>             | 00:2P<br>01:4P<br>02:6P<br>03:8P<br>04:10P<br>05:12P<br>06:14P<br>07:16P<br>08:18P<br>09:20P<br>10:22P<br>11:24P<br>12:26P<br>13:28P<br>14:30P<br>15:32P<br>16:34P<br>17:36P<br>18:38P<br>19:40P<br>20:42P<br>21:44P<br>22:46P<br>23:48P | モータ容量による | ×     |
| Hd104 | 第1 SM(PMM)基底周波数 <sup>*1</sup>               | 30.00~[Hd105] (Hz)   | モータ容量による | ×     |
| Hd105 | 第1 SM(PMM)最高周波数 <sup>*1</sup>               | [Hd104]~590.00 (Hz)  | モータ容量による | ×     |
| Hd106 | 第1 SM(PMM)モータ定格電圧 <sup>*1</sup>             | 1~1000 (V)   | モータ容量による | ×     |
| Hd108 | 第1 SM(PMM)モータ定格電流 <sup>*1</sup>             | 0.01~10000.00 (A)  | モータ容量による | ×     |
| Hd110 | 第1 SM(PMM)モータ定数 R <sup>*1</sup>             | 0.000001~1000.000000 (Ω)   | モータ容量による | ×     |
| Hd112 | 第1 SM(PMM)モータ定数 Ld <sup>*1</sup>            | 0.000001~1000.000000 (mH)  | モータ容量による | ×     |
| Hd114 | 第1 SM(PMM)モータ定数 Lq <sup>*1</sup>            | 0.000001~1000.000000 (mH)  | モータ容量による | ×     |
| Hd116 | 第1 SM(PMM)モータ定数 Ke <sup>*1</sup>            | 0.1~100000.0 (mVs/rad)   | モータ容量による | ×     |
| Hd118 | 第1 SM(PMM)モータ定数 J <sup>*1</sup>             | 0.00001~10000.000000 (kgm <sup>2</sup> )   | モータ容量による | ×     |
| Hd130 | 第1 SM(PMM)最低周波数(切替) <sup>*1</sup>           | 0~50 (%)   | 8        | ○     |
| Hd131 | 第1 SM(PMM)無負荷電流 <sup>*1</sup>               | 0~100 (%)  | 10       | ○     |
| Hd132 | 第1 SM(PMM)始動方法選択 <sup>*1</sup>              | 00:初期位置推定無効<br>01:初期位置推定有効   | 00       | ×     |
| Hd133 | 第1 SM(PMM)初期位置推定<br>0V 待機回数 <sup>*1</sup>   | 0~255  | 10       | ×     |
| Hd134 | 第1 SM(PMM)初期位置推定<br>検出待機回数 <sup>*1</sup>    | 0~255  | 10       | ×     |
| Hd135 | 第1 SM(PMM)初期位置推定<br>検出回数 <sup>*1</sup>      | 0~255  | 30       | ×     |
| Hd136 | 第1 SM(PMM)初期位置推定<br>電圧ゲイン <sup>*1</sup>     | 0~200 (%)  | 100      | ×     |
| Hd137 | 第1 SM(PMM)初期位置推定<br>磁極位置オフセット <sup>*1</sup> | 0~359 (deg)  | 0        | ×     |

\*1. 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、ご購入元へお問合せ下さい。

| コード   | 名称  | データ範囲  | 初期値      | 運転中変更 |
|-------|---|--|----------|-------|
| Hd202 | 第2 SM(PMM)モータ容量選択 <sup>*1</sup>             | 0.01~30.00 (kW)  | 出荷時設定    | ×     |
| Hd203 | 第2 SM(PMM)モータ極数選択 <sup>*1</sup>             | 00:2P<br>01:4P<br>02:6P<br>03:8P<br>04:10P<br>05:12P<br>06:14P<br>07:16P<br>08:18P<br>09:20P<br>10:22P<br>11:24P<br>12:26P<br>13:28P<br>14:30P<br>15:32P<br>16:34P<br>17:36P<br>18:38P<br>19:40P<br>20:42P<br>21:44P<br>22:46P<br>23:48P | モータ容量による | ×     |
| Hd204 | 第2 SM(PMM)基底周波数 <sup>*1</sup>               | 30.00~[Hd205] (Hz)   | モータ容量による | ×     |
| Hd205 | 第2 SM(PMM)最高周波数 <sup>*1</sup>               | [Hd204]~590.00 (Hz)  | モータ容量による | ×     |
| Hd206 | 第2 SM(PMM)モータ定格電圧 <sup>*1</sup>             | 1~1000 (V)   | モータ容量による | ×     |
| Hd208 | 第2 SM(PMM)モータ定格電流 <sup>*1</sup>             | 0.01~10000.00 (A)  | モータ容量による | ×     |
| Hd210 | 第2 SM(PMM)モータ定数 R <sup>*1</sup>             | 0.000001~1000.000000 (Ω)   | モータ容量による | ×     |
| Hd212 | 第2 SM(PMM)モータ定数 Ld <sup>*1</sup>            | 0.000001~1000.000000 (mH)  | モータ容量による | ×     |
| Hd214 | 第2 SM(PMM)モータ定数 Lq <sup>*1</sup>            | 0.000001~1000.000000 (mH)  | モータ容量による | ×     |
| Hd216 | 第2 SM(PMM)モータ定数 Ke <sup>*1</sup>            | 0.1~100000.0 (mVs/rad)   | モータ容量による | ×     |
| Hd218 | 第2 SM(PMM)モータ定数 J <sup>*1</sup>             | 0.00001~10000.000000 (kgm <sup>2</sup> )   | モータ容量による | ×     |
| Hd230 | 第2 SM(PMM)最低周波数(切替) <sup>*1</sup>           | 0~50 (%)   | 8        | ○     |
| Hd231 | 第2 SM(PMM)無負荷電流 <sup>*1</sup>               | 0~100 (%)  | 10       | ○     |
| Hd232 | 第2 SM(PMM)始動方法選択 <sup>*1</sup>              | 00:初期位置推定無効<br>01:初期位置推定有効   | 00       | ×     |
| Hd233 | 第2 SM(PMM)初期位置推定<br>0V 待機回数 <sup>*1</sup>   | 0~255  | 10       | ×     |
| Hd234 | 第2 SM(PMM)初期位置推定<br>検出待機回数 <sup>*1</sup>    | 0~255  | 10       | ×     |
| Hd235 | 第2 SM(PMM)初期位置推定<br>検出回数 <sup>*1</sup>      | 0~255  | 30       | ×     |
| Hd236 | 第2 SM(PMM)初期位置推定<br>電圧ゲイン <sup>*1</sup>     | 0~200 (%)  | 100      | ×     |
| Hd237 | 第2 SM(PMM)初期位置推定<br>磁極位置オフセット <sup>*1</sup> | 0~359 (deg)  | 0        | ×     |

\*1. 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、ご購入元へお問合せ下さい。

## ○ 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 |
|-------|--|--|-------|-------|
| oA-10 | オプションエラー発生時の動作選択 <sup>*1</sup>         | 00:エラー<br>01:運転継続  | 00    | ○     |
| oA-11 | 通信監視タイマ設定 <sup>*1</sup>                | 0.00~100.00  | 1.00  | ×     |
| oA-12 | 通信異常時動作設定 <sup>*1</sup>                | 00:エラー<br>01:減速停止後トリップ<br>02:無視<br>03:フリーランストップ<br>04:減速停止 | 01    | ×     |
| oA-13 | 起動時運転指令動作選択 <sup>*1</sup>              | 00:運転指令無効<br>01:運転指令有効                                     | 00    | ×     |
| oJ-01 | GrAフレキシブルコマンド登録書込レジスタ 1 <sup>*1</sup>  | 0000h~FFFFh  | 0000h | ○     |
| oJ-02 | GrAフレキシブルコマンド登録書込レジスタ 2 <sup>*1</sup>  | 0000h~FFFFh  | 0000h | ○     |
| oJ-03 | GrAフレキシブルコマンド登録書込レジスタ 3 <sup>*1</sup>  | 0000h~FFFFh  | 0000h | ○     |
| oJ-04 | GrAフレキシブルコマンド登録書込レジスタ 4 <sup>*1</sup>  | 0000h~FFFFh  | 0000h | ○     |
| oJ-05 | GrAフレキシブルコマンド登録書込レジスタ 5 <sup>*1</sup>  | 0000h~FFFFh  | 0000h | ○     |
| oJ-06 | GrAフレキシブルコマンド登録書込レジスタ 6 <sup>*1</sup>  | 0000h~FFFFh  | 0000h | ○     |
| oJ-07 | GrAフレキシブルコマンド登録書込レジスタ 7 <sup>*1</sup>  | 0000h~FFFFh  | 0000h | ○     |
| oJ-08 | GrAフレキシブルコマンド登録書込レジスタ 8 <sup>*1</sup>  | 0000h~FFFFh  | 0000h | ○     |
| oJ-09 | GrAフレキシブルコマンド登録書込レジスタ 9 <sup>*1</sup>  | 0000h~FFFFh  | 0000h | ○     |
| oJ-10 | GrAフレキシブルコマンド登録書込レジスタ 10 <sup>*1</sup> | 0000h~FFFFh  | 0000h | ○     |
| oJ-11 | GrAフレキシブルコマンド登録読出レジスタ 1 <sup>*1</sup>  | 0000h~FFFFh  | 0000h | ○     |
| oJ-12 | GrAフレキシブルコマンド登録読出レジスタ 2 <sup>*1</sup>  | 0000h~FFFFh  | 0000h | ○     |
| oJ-13 | GrAフレキシブルコマンド登録読出レジスタ 3 <sup>*1</sup>  | 0000h~FFFFh  | 0000h | ○     |
| oJ-14 | GrAフレキシブルコマンド登録読出レジスタ 4 <sup>*1</sup>  | 0000h~FFFFh  | 0000h | ○     |
| oJ-15 | GrAフレキシブルコマンド登録読出レジスタ 5 <sup>*1</sup>  | 0000h~FFFFh  | 0000h | ○     |
| oJ-16 | GrAフレキシブルコマンド登録読出レジスタ 6 <sup>*1</sup>  | 0000h~FFFFh  | 0000h | ○     |
| oJ-17 | GrAフレキシブルコマンド登録読出レジスタ 7 <sup>*1</sup>  | 0000h~FFFFh  | 0000h | ○     |
| oJ-18 | GrAフレキシブルコマンド登録読出レジスタ 8 <sup>*1</sup>  | 0000h~FFFFh  | 0000h | ○     |
| oJ-19 | GrAフレキシブルコマンド登録読出レジスタ 9 <sup>*1</sup>  | 0000h~FFFFh  | 0000h | ○     |
| oJ-20 | GrAフレキシブルコマンド登録読出レジスタ 10 <sup>*1</sup> | 0000h~FFFFh  | 0000h | ○     |

\*1. WJ-C1 拡張モード用の通信オプションは、開発中です。通信オプションが必要な場合は、基本モードに変更いただくと WJ200 シリーズ用通信オプションをご使用いただけます。

## Pパラメータグループ

| コード   | 名称               | データ範囲   | 初期値             | 運転中変更 |
|-------|------------------|---|-----------------|-------|
| PA-01 | 強制運転モード選択        | 00:無効<br>01:有効  | 00              | ×     |
| PA-02 | 強制運転周波数設定        | 0.00~590.00 (Hz)  | 0.00            | ×     |
| PA-03 | 強制運転回転方向指令       | 00:正転<br>01:逆転  | 00              | ×     |
| PA-04 | 商用電源バイパス機能選択     | 00:無効<br>01:有効  | 00              | ×     |
| PA-05 | 商用電源バイパス機能遅延時間   | 0.0~1000.0 (s)  | 5.0             | ×     |
| PA-20 | シミュレーションモード選択    | 00:無効<br>01:有効  | 00              | ×     |
| PA-21 | アラームテスト用エラーコード選択 | 0~255 (エラーコード)  | 0               | ○     |
| PA-22 | 出力電流モニタ任意出力選択    | 00:無効<br>01:有効(パラメータ設定)<br>02:有効([Ai1]から設定)<br>03:有効([Ai2]から設定) | 01              | ○     |
| PA-23 | 出力電流モニタ任意設定値     | (0.00~3.00)×CTL 定格電流 (A)  | 0.00            | ○     |
| PA-24 | P-N 間電圧モニタ任意出力選択 | 00:無効<br>01:有効(パラメータ設定)<br>02:有効([Ai1]から設定)<br>03:有効([Ai2]から設定) | 01              | ○     |
| PA-25 | P-N 間電圧モニタ任意設定値  | 200V 級:0.0~450.0 (VDC)<br>400V 級:0.0~900.0 (VDC)                | 270.0/<br>540.0 | ○     |
| PA-26 | 出力電圧モニタ任意出力選択    | 00:無効<br>01:有効(パラメータ設定)<br>02:有効([Ai1]から設定)<br>03:有効([Ai2]から設定) | 01              | ○     |
| PA-27 | 出力電圧モニタ任意設定値     | 200V 級:0.0~300.0 (V)<br>400V 級:0.0~600.0 (V)                    | 0.0             | ○     |
| PA-28 | 出力トルクモニタ任意出力選択   | 00:無効<br>01:有効(パラメータ設定)<br>02:有効([Ai1]から設定)<br>03:有効([Ai2]から設定) | 01              | ○     |
| PA-29 | 出力トルクモニタ任意設定値    | -500.0~500.0 (%)  | 0.0             | ○     |
| PA-30 | f 合わせ周波数任意出力選択   | 00:無効<br>01:有効(パラメータ設定)<br>02:有効([Ai1]から設定)<br>03:有効([Ai2]から設定) | 01              | ○     |
| PA-31 | f 合わせ周波数任意設定値    | 0.00~590.00 (Hz)  | 0.00            | ○     |

## Uパラメータグループ

| コード   | 名称                    | データ範囲  | 初期値   | 運転中変更 |
|-------|-----------------------|--|-------|-------|
| UA-01 | 表示選択(UA-10)用パスワード     | 0000h~FFFFh  | 0000h | ×     |
| UA-02 | ソフトロック選択(UA-16)用パスワード | 0000h~FFFFh  | 0000h | ×     |
| UA-10 | 表示選択                  | 00:全表示<br>01:機能別<br>02:ユーザ設定<br>03:コンペア表示<br>04:モニタ表示のみ    | 00    | ○     |
| UA-12 | 積算入力電力クリア             | 00:無効<br>01:クリア実行  | 00    | ○     |
| UA-13 | 積算入力電力表示ゲイン           | 1~1000   | 1     | ○     |
| UA-14 | 積算出力電力クリア             | 00:無効<br>01:クリア実行  | 00    | ○     |
| UA-15 | 積算出力電力表示ゲイン           | 1~1000   | 1     | ○     |
| UA-16 | ソフトロック選択              | 00:[SFT]端子<br>01:常時有効                                      | 00    | ○     |
| UA-17 | ソフトロック対象選択            | 00:全データ変更不可<br>01:設定周波数以外データ変更不可                           | 00    | ○     |
| UA-18 | データ R/W 選択            | 00:R/W 可<br>01:R/W 不可                                      | 00    | ○     |
| UA-19 | 電池切れ警告選択              | 00:無効<br>01:ワーニング<br>02:エラー                                | 00    | ×     |
| UA-20 | 操作パネル断線時の動作選択         | 00:エラー<br>01:減速停止後トリップ<br>02:無視<br>03:フリーランストップ<br>04:減速停止 | 02    | ○     |
| UA-21 | 第 2 設定パラメータ表示選択       | 00:非表示<br>01:表示  | 01    | ×     |
| UA-22 | オプションパラメータ表示選択        | 00:非表示<br>01:表示  | 01    | ×     |
| UA-30 | ユーザパラメータ自動設定選択        | 00:無効<br>01:有効   | 00    | ○     |
| UA-31 | ユーザパラメータ 1 選択         | no / dA-01~([UA-31]~[UA-62]を除く)                            | no    | ○     |
| UA-32 | ユーザパラメータ 2 選択         | no / dA-01~([UA-31]~[UA-62]を除く)                            | no    | ○     |
| UA-33 | ユーザパラメータ 3 選択         | no / dA-01~([UA-31]~[UA-62]を除く)                            | no    | ○     |
| UA-34 | ユーザパラメータ 4 選択         | no / dA-01~([UA-31]~[UA-62]を除く)                            | no    | ○     |
| UA-35 | ユーザパラメータ 5 選択         | no / dA-01~([UA-31]~[UA-62]を除く)                            | no    | ○     |
| UA-36 | ユーザパラメータ 6 選択         | no / dA-01~([UA-31]~[UA-62]を除く)                            | no    | ○     |
| UA-37 | ユーザパラメータ 7 選択         | no / dA-01~([UA-31]~[UA-62]を除く)                            | no    | ○     |
| UA-38 | ユーザパラメータ 8 選択         | no / dA-01~([UA-31]~[UA-62]を除く)                            | no    | ○     |
| UA-39 | ユーザパラメータ 9 選択         | no / dA-01~([UA-31]~[UA-62]を除く)                            | no    | ○     |
| UA-40 | ユーザパラメータ 10 選択        | no / dA-01~([UA-31]~[UA-62]を除く)                            | no    | ○     |
| UA-41 | ユーザパラメータ 11 選択        | no / dA-01~([UA-31]~[UA-62]を除く)                            | no    | ○     |
| UA-42 | ユーザパラメータ 12 選択        | no / dA-01~([UA-31]~[UA-62]を除く)                            | no    | ○     |
| UA-43 | ユーザパラメータ 13 選択        | no / dA-01~([UA-31]~[UA-62]を除く)                            | no    | ○     |
| UA-44 | ユーザパラメータ 14 選択        | no / dA-01~([UA-31]~[UA-62]を除く)                            | no    | ○     |
| UA-45 | ユーザパラメータ 15 選択        | no / dA-01~([UA-31]~[UA-62]を除く)                            | no    | ○     |
| UA-46 | ユーザパラメータ 16 選択        | no / dA-01~([UA-31]~[UA-62]を除く)                            | no    | ○     |
| UA-47 | ユーザパラメータ 17 選択        | no / dA-01~([UA-31]~[UA-62]を除く)                            | no    | ○     |
| UA-48 | ユーザパラメータ 18 選択        | no / dA-01~([UA-31]~[UA-62]を除く)                            | no    | ○     |
| UA-49 | ユーザパラメータ 19 選択        | no / dA-01~([UA-31]~[UA-62]を除く)                            | no    | ○     |
| UA-50 | ユーザパラメータ 20 選択        | no / dA-01~([UA-31]~[UA-62]を除く)                            | no    | ○     |
| UA-51 | ユーザパラメータ 21 選択        | no / dA-01~([UA-31]~[UA-62]を除く)                            | no    | ○     |
| UA-52 | ユーザパラメータ 22 選択        | no / dA-01~([UA-31]~[UA-62]を除く)                            | no    | ○     |

| コード   | 名称                      | データ範囲   | 初期値              | 運転中変更 |
|-------|-------------------------|---|------------------|-------|
| UA-53 | ユーザパラメータ 23 選択          | no / dA-01～([UA-31]～[UA-62]を除く)   | no               | ○     |
| UA-54 | ユーザパラメータ 24 選択          | no / dA-01～([UA-31]～[UA-62]を除く)   | no               | ○     |
| UA-55 | ユーザパラメータ 25 選択          | no / dA-01～([UA-31]～[UA-62]を除く)   | no               | ○     |
| UA-56 | ユーザパラメータ 26 選択          | no / dA-01～([UA-31]～[UA-62]を除く)   | no               | ○     |
| UA-57 | ユーザパラメータ 27 選択          | no / dA-01～([UA-31]～[UA-62]を除く)   | no               | ○     |
| UA-58 | ユーザパラメータ 28 選択          | no / dA-01～([UA-31]～[UA-62]を除く)   | no               | ○     |
| UA-59 | ユーザパラメータ 29 選択          | no / dA-01～([UA-31]～[UA-62]を除く)   | no               | ○     |
| UA-60 | ユーザパラメータ 30 選択          | no / dA-01～([UA-31]～[UA-62]を除く)   | no               | ○     |
| UA-61 | ユーザパラメータ 31 選択          | no / dA-01～([UA-31]～[UA-62]を除く)   | no               | ○     |
| UA-62 | ユーザパラメータ 32 選択          | no / dA-01～([UA-31]～[UA-62]を除く)   | no               | ○     |
| UA-76 | JOG 感度設定                | 1～24  | 1                | ○     |
| UA-77 | JOG 桁上げ感度設定             | 1～100   | 20               | ○     |
| UA-90 | 操作パネル表示オフ待機時間           | 0～60 (min)  | 0                | ×     |
| UA-91 | 初期画面選択                  | no / dA-01～(UA-31～UA-62 除く)   | dA-01            | ○     |
| UA-92 | 初期画面自動遷移機能              | 00:無効<br>01:有効  | 00               | ○     |
| UA-93 | モニタ中データ変更選択             | 00:無効<br>01:有効  | 00               | ○     |
| UA-94 | モニタ中多段速指令変更選択           | 00:無効<br>01:有効  | 00               | ×     |
| UA-95 | リモートオペレータ接続時本体表示選択      | dA-**, db-**, dC-**, FA-**  | dA-01            | ○     |
| UA-96 | 2種モニタ対象項目 1             | dA-**, db-**, dC-**, FA-**(dC-30 除く)  | dA-01            | ○     |
| UA-97 | 2種モニタ対象項目 2             | dA-**, db-**, dC-**, FA-**(dC-30 除く)  | dA-02            | ○     |
| Ub-01 | 初期化選択                   | 00:無効<br>01:トリップ来歴クリア<br>02:パラメータ初期化<br>03:トリップ来歴&パラメータ<br>04:トリップ来歴&パラメータ&EzSQ<br>05:端子機能以外<br>06:通信機能以外<br>07:端子&通信機能以外<br>08:EzSQ のみ<br>10:ユーザ設定登録<br>11:ユーザ設定登録以外 | 00               | ×     |
| Ub-02 | 初期値選択                   | 00:モード 0 (日本/米国)<br>01:モード 1 (欧州)<br>03:モード 3 (中国)  | 00/<br>01/<br>03 | ×     |
| Ub-03 | 負荷仕様選択                  | 01:軽負荷(LD)<br>02:標準負荷(ND)   | 02               | ×     |
| Ub-04 | 操作体系選択                  | 00:拡張<br>01:基本  | 00               | ×     |
| Ub-05 | 初期化実行選択                 | 00:無効<br>01:初期化実行   | 00               | ×     |
| Ub-06 | 通信再起動選択                 | 00:無効<br>01:再起動実行   | 00               | ×     |
| UC-01 | デバッグモード選択 <sup>*1</sup> | (変更しないでください)  | 00               | ○     |
| Ud-01 | トレース機能選択                | 00:無効<br>01:有効  | 00               | ○     |
| Ud-02 | トレース開始                  | 00:停止<br>01:開始  | 00               | ○     |
| Ud-03 | トレースデータ数選択              | 0～8   | 1                | ○     |
| Ud-04 | トレース信号数選択               | 0～8   | 1                | ○     |
| Ud-10 | トレースデータ-0 選択            | モニタ用パラメータ   | dA-01            | ○     |
| Ud-11 | トレースデータ-1 選択            | モニタ用パラメータ   | dA-01            | ○     |
| Ud-12 | トレースデータ-2 選択            | モニタ用パラメータ   | dA-01            | ○     |
| Ud-13 | トレースデータ-3 選択            | モニタ用パラメータ   | dA-01            | ○     |
| Ud-14 | トレースデータ-4 選択            | モニタ用パラメータ   | dA-01            | ○     |

\*1. 工場設定用のパラメータです。設定の変更は行わないでください。



| コード   | 名称                     | データ範囲   | 初期値   | 運転中変更 |
|-------|------------------------|---|-------|-------|
| Ud-15 | トレースデータ-5 選択           | モニタ用パラメータ   | dA-01 | ○     |
| Ud-16 | トレースデータ-6 選択           | モニタ用パラメータ   | dA-01 | ○     |
| Ud-17 | トレースデータ-7 選択           | モニタ用パラメータ   | dA-01 | ○     |
| Ud-20 | トレース信号 0I/O 選択         | 00:(入力)[Ud-21]が有効<br>01:(出力)[Ud-22]が有効  | 00    | ○     |
| Ud-21 | トレース信号 0 入力端子選択        | [CA-01]と同じ  | 001   | ○     |
| Ud-22 | トレース信号 0 出力端子選択        | [CC-01]と同じ  | 001   | ○     |
| Ud-23 | トレース信号 1I/O 選択         | 00:(入力)[Ud-24]が有効<br>01:(出力)[Ud-25]が有効  | 00    | ○     |
| Ud-24 | トレース信号 1 入力端子選択        | [CA-01]と同じ  | 001   | ○     |
| Ud-25 | トレース信号 1 出力端子選択        | [CC-01]と同じ  | 001   | ○     |
| Ud-26 | トレース信号 2I/O 選択         | 00:(入力)[Ud-27]が有効<br>01:(出力)[Ud-28]が有効  | 00    | ○     |
| Ud-27 | トレース信号 2 入力端子選択        | [CA-01]と同じ  | 001   | ○     |
| Ud-28 | トレース信号 2 出力端子選択        | [CC-01]と同じ  | 001   | ○     |
| Ud-29 | トレース信号 3I/O 選択         | 00:(入力)[Ud-30]が有効<br>01:(出力)[Ud-31]が有効  | 00    | ○     |
| Ud-30 | トレース信号 3 入力端子選択        | [CA-01]と同じ  | 001   | ○     |
| Ud-31 | トレース信号 3 出力端子選択        | [CC-01]と同じ  | 001   | ○     |
| Ud-32 | トレース信号 4I/O 選択         | 00:(入力)[Ud-33]が有効<br>01:(出力)[Ud-34]が有効  | 00    | ○     |
| Ud-33 | トレース信号 4 入力端子選択        | [CA-01]と同じ  | 001   | ○     |
| Ud-34 | トレース信号 4 出力端子選択        | [CC-01]と同じ  | 001   | ○     |
| Ud-35 | トレース信号 5I/O 選択         | 00:(入力)[Ud-36]が有効<br>01:(出力)[Ud-37]が有効  | 00    | ○     |
| Ud-36 | トレース信号 5 入力端子選択        | [CA-01]と同じ  | 001   | ○     |
| Ud-37 | トレース信号 5 出力端子選択        | [CC-01]と同じ  | 001   | ○     |
| Ud-38 | トレース信号 6I/O 選択         | 00:(入力)[Ud-39]が有効<br>01:(出力)[Ud-40]が有効  | 00    | ○     |
| Ud-39 | トレース信号 6 入力端子選択        | [CA-01]と同じ  | 001   | ○     |
| Ud-40 | トレース信号 6 出力端子選択        | [CC-01]と同じ  | 001   | ○     |
| Ud-41 | トレース信号 7I/O 選択         | 00:(入力)[Ud-42]が有効<br>01:(出力)[Ud-43]が有効  | 00    | ○     |
| Ud-42 | トレース信号 7 入力端子選択        | [CA-01]と同じ  | 001   | ○     |
| Ud-43 | トレース信号 7 出力端子選択        | [CC-01]と同じ  | 001   | ○     |
| Ud-50 | トレーストリガ 1 選択           | 00:トリップ<br>01:トレースデータ 0<br>02:トレースデータ 1<br>03:トレースデータ 2<br>04:トレースデータ 3<br>05:トレースデータ 4<br>06:トレースデータ 5<br>07:トレースデータ 6<br>08:トレースデータ 7<br>09:トレース信号 0<br>10:トレース信号 1<br>11:トレース信号 2<br>12:トレース信号 3<br>13:トレース信号 4<br>14:トレース信号 5<br>15:トレース信号 6<br>16:トレース信号 7 | 00    | ○     |
| Ud-51 | トレースデータトリガ時のトリガ 1 動作選択 | 00:トリガレベルを上回ったら動作<br>01:トリガレベルを下回ったら動作  | 00    | ○     |
| Ud-52 | トレースデータトリガ時のトリガ 1 レベル  | 0~100 (%)   | 0     | ○     |
| Ud-53 | トレース信号トリガ時のトリガ 1 動作選択  | 00:信号 ON で動作<br>01:信号 OFF で動作   | 00    | ○     |

| コード   | 名称                   | データ範囲   | 初期値 | 運転中変更 |
|-------|----------------------|---|-----|-------|
| Ud-54 | トレーストリガ2選択           | 00:トリップ<br>01:トレースデータ0<br>02:トレースデータ1<br>03:トレースデータ2<br>04:トレースデータ3<br>05:トレースデータ4<br>06:トレースデータ5<br>07:トレースデータ6<br>08:トレースデータ7<br>09:トレース信号0<br>10:トレース信号1<br>11:トレース信号2<br>12:トレース信号3<br>13:トレース信号4<br>14:トレース信号5<br>15:トレース信号6<br>16:トレース信号7 | 00  | ○     |
| Ud-55 | トレースデータトリガ時のトリガ2動作選択 | 00:トリガレベルを上回ったら動作<br>01:トリガレベルを下回ったら動作  | 00  | ○     |
| Ud-56 | トレースデータトリガ時のトリガ2レベル  | 0~100 (%)   | 0   | ○     |
| Ud-57 | トレース信号トリガ時のトリガ2動作選択  | 00:信号 ON で動作<br>01:信号 OFF で動作   | 00  | ○     |
| Ud-58 | トリガ条件選択              | 00:トレーストリガ1成立時<br>01:トレーストリガ2成立時<br>02:トリガ1とトリガ2のOR条件成立時<br>03:トリガ1とトリガ2のAND条件成立時   | 00  | ○     |
| Ud-59 | トリガポイント設定            | 0~100 (%)   | 0   | ○     |
| Ud-60 | サンプリング時間設定           | 02:0.5ms<br>03:1ms<br>04:2ms<br>05:5ms<br>06:10ms<br>07:50ms<br>08:100ms<br>09:500ms<br>10:1000ms   | 03  | ○     |
| UE-01 | EzSQ 実行周期            | 00:1ms<br>01:2ms  | 01  | ×     |
| UE-02 | EzSQ 機能選択            | 00:無効<br>01:[PRG]端子<br>02:常時<br>03:デバッグ   | 00  | ○     |
| UE-03 | EzSQ プログラム<br>続行選択   | 00:トリップ時プログラム再起動<br>01:トリップ時プログラム継続   | 00  | ○     |
| UE-10 | EzSQ ユーザパラメータ U(00)  | 0~65535   | 0   | ○     |
| UE-11 | EzSQ ユーザパラメータ U(01)  | 0~65535   | 0   | ○     |
| UE-12 | EzSQ ユーザパラメータ U(02)  | 0~65535   | 0   | ○     |
| UE-13 | EzSQ ユーザパラメータ U(03)  | 0~65535   | 0   | ○     |
| UE-14 | EzSQ ユーザパラメータ U(04)  | 0~65535   | 0   | ○     |
| UE-15 | EzSQ ユーザパラメータ U(05)  | 0~65535   | 0   | ○     |
| UE-16 | EzSQ ユーザパラメータ U(06)  | 0~65535   | 0   | ○     |
| UE-17 | EzSQ ユーザパラメータ U(07)  | 0~65535   | 0   | ○     |
| UE-18 | EzSQ ユーザパラメータ U(08)  | 0~65535   | 0   | ○     |
| UE-19 | EzSQ ユーザパラメータ U(09)  | 0~65535   | 0   | ○     |
| UE-20 | EzSQ ユーザパラメータ U(10)  | 0~65535   | 0   | ○     |
| UE-21 | EzSQ ユーザパラメータ U(11)  | 0~65535   | 0   | ○     |
| UE-22 | EzSQ ユーザパラメータ U(12)  | 0~65535   | 0   | ○     |
| UE-23 | EzSQ ユーザパラメータ U(13)  | 0~65535   | 0   | ○     |
| UE-24 | EzSQ ユーザパラメータ U(14)  | 0~65535   | 0   | ○     |
| UE-25 | EzSQ ユーザパラメータ U(15)  | 0~65535   | 0   | ○     |
| UE-26 | EzSQ ユーザパラメータ U(16)  | 0~65535   | 0   | ○     |
| UE-27 | EzSQ ユーザパラメータ U(17)  | 0~65535   | 0   | ○     |

| コード   | 名称                   | データ範囲                  | 初期値 | 運転中変更 |
|-------|----------------------|------------------------|-----|-------|
| UE-28 | EzSQ ユーザパラメータ U(18)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-29 | EzSQ ユーザパラメータ U(19)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-30 | EzSQ ユーザパラメータ U(20)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-31 | EzSQ ユーザパラメータ U(21)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-32 | EzSQ ユーザパラメータ U(22)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-33 | EzSQ ユーザパラメータ U(23)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-34 | EzSQ ユーザパラメータ U(24)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-35 | EzSQ ユーザパラメータ U(25)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-36 | EzSQ ユーザパラメータ U(26)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-37 | EzSQ ユーザパラメータ U(27)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-38 | EzSQ ユーザパラメータ U(28)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-39 | EzSQ ユーザパラメータ U(29)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-40 | EzSQ ユーザパラメータ U(30)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-41 | EzSQ ユーザパラメータ U(31)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-42 | EzSQ ユーザパラメータ U(32)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-43 | EzSQ ユーザパラメータ U(33)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-44 | EzSQ ユーザパラメータ U(34)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-45 | EzSQ ユーザパラメータ U(35)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-46 | EzSQ ユーザパラメータ U(36)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-47 | EzSQ ユーザパラメータ U(37)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-48 | EzSQ ユーザパラメータ U(38)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-49 | EzSQ ユーザパラメータ U(39)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-50 | EzSQ ユーザパラメータ U(40)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-51 | EzSQ ユーザパラメータ U(41)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-52 | EzSQ ユーザパラメータ U(42)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-53 | EzSQ ユーザパラメータ U(43)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-54 | EzSQ ユーザパラメータ U(44)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-55 | EzSQ ユーザパラメータ U(45)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-56 | EzSQ ユーザパラメータ U(46)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-57 | EzSQ ユーザパラメータ U(47)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-58 | EzSQ ユーザパラメータ U(48)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-59 | EzSQ ユーザパラメータ U(49)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-60 | EzSQ ユーザパラメータ U(50)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-61 | EzSQ ユーザパラメータ U(51)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-62 | EzSQ ユーザパラメータ U(52)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-63 | EzSQ ユーザパラメータ U(53)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-64 | EzSQ ユーザパラメータ U(54)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-65 | EzSQ ユーザパラメータ U(55)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-66 | EzSQ ユーザパラメータ U(56)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-67 | EzSQ ユーザパラメータ U(57)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-68 | EzSQ ユーザパラメータ U(58)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-69 | EzSQ ユーザパラメータ U(59)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-70 | EzSQ ユーザパラメータ U(60)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-71 | EzSQ ユーザパラメータ U(61)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-72 | EzSQ ユーザパラメータ U(62)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UE-73 | EzSQ ユーザパラメータ U(63)  | 0～65535                | 0   | ○     |
| UF-02 | EzSQ ユーザパラメータ UL(00) | -2147483648～2147483647 | 0   | ○     |
| UF-04 | EzSQ ユーザパラメータ UL(01) | -2147483648～2147483647 | 0   | ○     |
| UF-06 | EzSQ ユーザパラメータ UL(02) | -2147483648～2147483647 | 0   | ○     |

| コード   | 名称                   | データ範囲                  | 初期値 | 運転中変更 |
|-------|----------------------|------------------------|-----|-------|
| UF-08 | EzSQ ユーザパラメータ UL(03) | -2147483648~2147483647 | 0   | ○     |
| UF-10 | EzSQ ユーザパラメータ UL(04) | -2147483648~2147483647 | 0   | ○     |
| UF-12 | EzSQ ユーザパラメータ UL(05) | -2147483648~2147483647 | 0   | ○     |
| UF-14 | EzSQ ユーザパラメータ UL(06) | -2147483648~2147483647 | 0   | ○     |
| UF-16 | EzSQ ユーザパラメータ UL(07) | -2147483648~2147483647 | 0   | ○     |
| UF-18 | EzSQ ユーザパラメータ UL(08) | -2147483648~2147483647 | 0   | ○     |
| UF-20 | EzSQ ユーザパラメータ UL(09) | -2147483648~2147483647 | 0   | ○     |
| UF-22 | EzSQ ユーザパラメータ UL(10) | -2147483648~2147483647 | 0   | ○     |
| UF-24 | EzSQ ユーザパラメータ UL(11) | -2147483648~2147483647 | 0   | ○     |
| UF-26 | EzSQ ユーザパラメータ UL(12) | -2147483648~2147483647 | 0   | ○     |
| UF-28 | EzSQ ユーザパラメータ UL(13) | -2147483648~2147483647 | 0   | ○     |
| UF-30 | EzSQ ユーザパラメータ UL(14) | -2147483648~2147483647 | 0   | ○     |
| UF-32 | EzSQ ユーザパラメータ UL(15) | -2147483648~2147483647 | 0   | ○     |
| UF-34 | EzSQ ユーザパラメータ UL(16) | -2147483648~2147483647 | 0   | ○     |
| UF-36 | EzSQ ユーザパラメータ UL(17) | -2147483648~2147483647 | 0   | ○     |
| UF-38 | EzSQ ユーザパラメータ UL(18) | -2147483648~2147483647 | 0   | ○     |
| UF-40 | EzSQ ユーザパラメータ UL(19) | -2147483648~2147483647 | 0   | ○     |
| UF-42 | EzSQ ユーザパラメータ UL(20) | -2147483648~2147483647 | 0   | ○     |
| UF-44 | EzSQ ユーザパラメータ UL(21) | -2147483648~2147483647 | 0   | ○     |
| UF-46 | EzSQ ユーザパラメータ UL(22) | -2147483648~2147483647 | 0   | ○     |
| UF-48 | EzSQ ユーザパラメータ UL(23) | -2147483648~2147483647 | 0   | ○     |
| UF-50 | EzSQ ユーザパラメータ UL(24) | -2147483648~2147483647 | 0   | ○     |
| UF-52 | EzSQ ユーザパラメータ UL(25) | -2147483648~2147483647 | 0   | ○     |
| UF-54 | EzSQ ユーザパラメータ UL(26) | -2147483648~2147483647 | 0   | ○     |
| UF-56 | EzSQ ユーザパラメータ UL(27) | -2147483648~2147483647 | 0   | ○     |
| UF-58 | EzSQ ユーザパラメータ UL(28) | -2147483648~2147483647 | 0   | ○     |
| UF-60 | EzSQ ユーザパラメータ UL(29) | -2147483648~2147483647 | 0   | ○     |
| UF-62 | EzSQ ユーザパラメータ UL(30) | -2147483648~2147483647 | 0   | ○     |
| UF-64 | EzSQ ユーザパラメータ UL(31) | -2147483648~2147483647 | 0   | ○     |
| UG-01 | EzSQ デバッグ開始選択        | 00: [PRG]端子<br>01: 常時  | 00  | ○     |
| UG-02 | EzSQ プログラム実行選択       | 00: 停止<br>01: 開始       | 00  | ○     |
| UG-03 | EzSQ ステップ実行          | 00: 無効<br>01: ステップ実行   | 00  | ○     |
| UG-10 | EzSQ ブレークタスク 1       | 0~5                    | 0   | ○     |
| UG-11 | EzSQ ブレーク 1 行        | 0~1024                 | 0   | ○     |
| UG-12 | EzSQ ブレークタスク 2       | 0~5                    | 0   | ○     |
| UG-13 | EzSQ ブレーク 2 行        | 0~1024                 | 0   | ○     |
| UG-14 | EzSQ ブレークタスク 3       | 0~5                    | 0   | ○     |
| UG-15 | EzSQ ブレーク 3 行        | 0~1024                 | 0   | ○     |
| UG-16 | EzSQ ブレークタスク 4       | 0~5                    | 0   | ○     |
| UG-17 | EzSQ ブレーク 4 行        | 0~1024                 | 0   | ○     |
| UG-18 | EzSQ ブレークタスク 5       | 0~5                    | 0   | ○     |
| UG-19 | EzSQ ブレーク 5 行        | 0~1024                 | 0   | ○     |