

汎用インバータFREQROL-A800シリーズ ソフトウェアバージョンアップのお知らせ

平素より当社駆動制御機器につきまして格別のご愛顧を賜り、厚く御礼申し上げます。
汎用インバータFREQROL-A800シリーズにおいて、使い易さ向上のためソフトウェアをバージョンアップ
致しますのでお知らせします。

記

1. 対象機種

FREQROL-A800 シリーズ

2. 変更内容

(1) ブレーキシーケンス機能

V/F 制御時もブレーキシーケンス機能を使用できるように変更します。

(2) 制振制御

V/F 制御時およびアドバンスト磁束ベクトル制御時も制振制御を使用できるように変更します。

(3) 内蔵オプションの対応

内蔵オプション FR-A8AZ、FR-A8APR に対応します。

FR-A8AZ : 符号付アナログ信号出力/高分解能アナログ入力/モータサーミスタインタフェース

- ・ モニタ選択パラメータ (Pr. 52、Pr. 54、Pr. 158、Pr. 774~Pr. 776、Pr. 992) に “36 (トルクモニタ (力行/回生極性切換))” と “46 (モータ温度)” を設定できます。
- ・ Pr. 190~Pr. 196 (出力端子機能選択) に “55 (正論理) または 155 (負論理)” を設定して、モータ温度検出信号 (Y55) を出力できます。

FR-A8APR : レゾルバインタフェース/オリエン特制御/レゾルバ (PLG) フィードバック制御/ベクトル制御
推奨レゾルバ: 多摩川精機 (株) 製 TS2640N321E64

- ・ FR-A8APR とレゾルバ付きモータの組み合わせにより、レゾルバからの検出信号を用いたオリエン特制御※1/レゾルバ (PLG) フィードバック制御※2/ベクトル制御※3 が可能になります。

※1 V/F 制御、アドバンスト磁束ベクトル制御、ベクトル制御時に使用できます。

※2 V/F 制御およびアドバンスト磁束ベクトル制御時に使用できます。

※3 以下の制御モードに対応します。

レゾルバ付きモータ	ベクトル制御		
	速度制御	トルク制御	位置制御
誘導モータ	○	○	○
PM モータ	○	—	○

○: 対応する、—: 対応しない

詳細は、各オプションの取扱説明書を参照してください。

発行 日付	2015年2月	件 名	汎用インバータFREQROL-A800シリーズ ソフトウェアバージョンアップのお知らせ	三菱電機株式会社名古屋製作所 〒461-8670 名古屋市東区矢田南5-1-14 Tel (052) 721-2111大代表
----------	---------	--------	--	--

- (4) HMS 社製通信オプションについて
以下のインバータモニタ項目/指令項目が追加されます。

16bit data

No.	Description	Unit	Type	Read/write
H001A	Position command (lower 16 bits)	1	signed	R
H001B	Position command (upper 16 bits)			
H001C	Current position (lower 16 bits)	1	signed	R
H001D	Current position (upper 16 bits)			
H001E	Droop pulse (lower 16 bits)	1	signed	R
H001F	Droop pulse (upper 16 bits)			
H0026	Trace status	-	unsigned	R
H0028	PLC function user monitor 1	-	unsigned	R
H0029	PLC function user monitor 2	-	unsigned	R
H002A	PLC function user monitor 3	-	unsigned	R
H0043	PID measured value 2	0.1%	unsigned	R
H0047	Cumulative pulse	1	signed	R
H0048	Cumulative pulse carrying-over times	1	signed	R
H0049	Cumulative pulse (control terminal option)	1	signed	R
H004A	Cumulative pulse carrying-over times (control terminal option)	1	signed	R
H005F	Second PID measured value 2	0.1%	unsigned	R
H0060	Second PID manipulated variable	0.1%	signed	R
H0064	Current position 2 (lower 16 bits)	1	signed	R
H0065	Current position 2 (upper 16 bits)			
H0066	PID manipulated variable	0.1%	signed	R

32bit data

No.	Description	Unit	Type	Read/write
H0209	Current position 2 (lower 16 bits)	1	signed	R/W
H020A	Current position 2 (upper 16 bits)			
H0211	Position command (lower 16 bits)	1	signed	R
H0212	Position command (upper 16 bits)			
H0213	Current position (lower 16 bits)	1	signed	R
H0214	Current position (upper 16 bits)			

3. 製品切替時期

2015年2月工場生産分より順次実施します。

4. 製品識別方法

本バージョンアップ品は、インバータ本体の定格名板に記載されている SERIAL (製造番号) が下記の番号以降となります。

定格名板例

□ 5 2 ○○○○○○
記号 年 月 管理番号

SERIAL: (製造番号)

SERIAL は、記号 1 文字と製造年月 2 文字、管理番号 6 文字で構成されています。
製造年は西暦年の末尾 1 桁、製造月は 1~9(月)、X(10月)、Y(11月)、Z(12月)で表します。