

汎用インバータFR-E800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FR-E800シリーズにおいて、機能向上を図るためソフトウェアをバージョンアップしますのでお知らせします。

記

1. 対象機種

FR-E800 シリーズ

2. 変更内容

- (1) FR-A8AP E キット対応
ベクトル制御(速度制御・トルク制御)、PLG フィードバック制御に対応します。
位置制御、オリエン特制御は次回以降のソフトウェアバージョンアップで対応予定です。

- (2) EtherNet/IP、PROFINET 機能拡張(FR-E800-E のみ)

◆EtherNet/IP

EtherNet/IP 通信(インバータコンフィギュレーションオブジェクト)でパラメータ/モニタ/端子アクセスに対応します。

◆PROFINET

PROFINET 通信(Acyclic Data Exchange)でパラメータ/モニタ/端子アクセスに対応します。

- (3) パラメータ新規追加、設定範囲変更

◆パラメータ新規追加

Pr. (Pr. グループ)	名称	Pr. (Pr. グループ)	名称
284 (A106)	減速度検出機能選択	608 (H016)	第2 モータ過負荷耐量レベル
285 (A107)	オーバースピード検出周波数 (速度偏差過大検出周波数)	690 (H881)	減速チェック時間
359 (C141)	PLG 回転方向	692 (H011)	第2 自由サーマル低減周波数 1
367 (G240)	速度フィードバック範囲	693 (H012)	第2 自由サーマル低減率 1
368 (G241)	フィードバックゲイン	694 (H013)	第2 自由サーマル低減周波数 2
369 (C140)	PLG パルス数	695 (H014)	第2 自由サーマル低減率 2
376 (C148)	断線検出有無選択	696 (H015)	第2 自由サーマル低減周波数 3
422 (B003)	位置制御ゲイン	802 (G102)	予備励磁選択
552 (H429)	周波数ジャンプ幅	823 (G215)	速度検出フィルタ 1
600 (H001)	第1 自由サーマル低減周波数 1	828 (G224)	モデル速度制御ゲイン
601 (H002)	第1 自由サーマル低減率 1	833 (G315)	速度検出フィルタ 2
602 (H003)	第1 自由サーマル低減周波数 2	840 (G230)	トルクバイアス選択
603 (H004)	第1 自由サーマル低減率 2	841~843 (G231~G233)	トルクバイアス 1~3
604 (H005)	第1 自由サーマル低減周波数 3	844 (G234)	トルクバイアスフィルタ
607 (H006)	モータ過負荷耐量レベル	845 (G235)	トルクバイアス動作時間

発行 日付	2020年7月	件 名	汎用インバータFR-E800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
----------	---------	--------	---	--

Pr. (Pr. グループ)	名称	Pr. (Pr. グループ)	名称
847 (G237)	下降時トルクバイアス端子 4 バイアス	878 (G221)	速度フィードフォワードフィルタ
848 (G238)	下降時トルクバイアス端子 4 ゲイン	879 (G222)	速度フィードフォワードトルク制限
854 (G217)	励磁率	880 (C114)	負荷イナーシャ比
873 (H415)	速度制限	881 (G223)	速度フィードフォワードゲイン
877 (G220)	速度フィードフォワード制御・ モデル適応速度制御選択		

◆パラメータ設定範囲変更

Pr. (Pr. グループ)	名称	変更内容																		
11 (G101)	直流制動動作時間	設定値 8888(X13 信号 ON で動作)を追加																		
52 (M100)	操作パネルメインモニタ選択	設定値 19(位置パルス)、設定値 35(フィードバックパルス)を追加																		
774~776 (M101~M103)	操作パネルモニタ選択 1~3																			
992 (M104)	操作パネル M ダイアルプッシュ モニタ選択																			
1027~1034 (A910~A917)	アナログソース選択 (1ch)~(8ch)																			
71 (C100)	適用モータ	設定値 30、33(ベクトル制御専用モータ SF-V5RU(1500r/min シリーズ))を追加																		
450 (C200)	第 2 適用モータ																			
178, 179 (T700, T701)	STF/DIO, STR/DI1 端子機能選択	以下の設定値を追加																		
180~184 (T702~T704, T709, T711)	RL, RM, RH, MRS, RES 端子機能選択	<table border="1"> <thead> <tr> <th>設定値</th> <th>信号名称</th> <th>説明</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>13</td> <td>X13</td> <td>外部直流制動開始</td> </tr> <tr> <td>23</td> <td>LX</td> <td>予備励磁</td> </tr> <tr> <td>42</td> <td>X42</td> <td>トルクバイアス選択 1</td> </tr> <tr> <td>43</td> <td>X43</td> <td>トルクバイアス選択 2</td> </tr> <tr> <td>74</td> <td>X74</td> <td>磁束減衰出力遮断</td> </tr> </tbody> </table>	設定値	信号名称	説明	13	X13	外部直流制動開始	23	LX	予備励磁	42	X42	トルクバイアス選択 1	43	X43	トルクバイアス選択 2	74	X74	磁束減衰出力遮断
設定値	信号名称	説明																		
13	X13	外部直流制動開始																		
23	LX	予備励磁																		
42	X42	トルクバイアス選択 1																		
43	X43	トルクバイアス選択 2																		
74	X74	磁束減衰出力遮断																		
185~189 (T751~T755)	NET X1~X5 入力選択																			
190~192 (M400, M404, M405)	RUN, FU, ABC 端子機能選択	以下の設定値を追加																		
193~196 (M451~M454)	NET Y1~Y4 出力選択	<table border="1"> <thead> <tr> <th>設定値 (正論理/負論理)</th> <th>信号名称</th> <th>説明</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>30/130</td> <td>Y30</td> <td>正転中</td> </tr> <tr> <td>31/131</td> <td>Y31</td> <td>逆転中</td> </tr> <tr> <td>32/132</td> <td>Y32</td> <td>回生状態</td> </tr> <tr> <td>33/133</td> <td>RY2</td> <td>運転準備完了 2</td> </tr> </tbody> </table>	設定値 (正論理/負論理)	信号名称	説明	30/130	Y30	正転中	31/131	Y31	逆転中	32/132	Y32	回生状態	33/133	RY2	運転準備完了 2			
設定値 (正論理/負論理)	信号名称	説明																		
30/130	Y30	正転中																		
31/131	Y31	逆転中																		
32/132	Y32	回生状態																		
33/133	RY2	運転準備完了 2																		
313~319 (M410~M416)	D00~D06 出力選択																			
320~322 (M420~M422)	RA1~RA3 出力選択	設定値 30(Y30(正転中))、31(Y31(逆転中))、32(Y32(回生状態))、33(RY2(運転準備完了 2))を追加																		
800 (G200)	制御方法選択	設定値 0~2、9(ベクトル制御)を追加																		
850 (G103)	制動動作選択	設定値 2(磁束減衰出力遮断)を追加																		
858 (T040)	端子 4 機能割付け	設定値 6(トルクバイアス入力)を追加																		

3. 製品切替時期

2020 年 8 月工場生産分より順次実施します。

4. 製品識別方法

本変更品は、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。

□□ 2 0 8 ○○○○○○
記号 年 月 管理番号

SERIAL: (製造番号)

SERIAL は、記号 2 文字と製造年月 3 文字、管理番号 6 文字で構成されています。
製造年は西暦の末尾 2 桁、製造月は 1~9(月)、X(10 月)、Y(11 月)、Z(12 月)で表します。