

汎用インバータFR-A800 Plusシリーズ (FR-A800-AWH) 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-A800 Plusシリーズ (FR-A800-AWH) 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-A800 Plus シリーズ (FR-A800-AWH)

2. 変更内容

(1) フルクローズド制御テスト運転追加

| Pr. | 名称 | 初期値 | 設定範囲 | 内容 |
|---------------------|--------------------|-----|------|----------------|
| 60 W000、 W100 | A800-AWH モード 選択 | 0 | 0 | A800-AWH モード無効 |
| | | | 1 | A800-AWH モード有効 |
| | | | 2 | フルクローズド制御テスト運転 |

◆フルクローズド制御テスト運転 (Pr. 60 = “2”)
シーケンサのプログラム等の動作を確認したいときに、モータや距離測定器を接続していない状態でもフルクローズド制御のテスト運転ができます。
インバータ内部で仮想速度や仮想現在位置を作成することにより、位置送り/速度送りを行い、その動きを操作パネルや、端子 FM、AM、CA のアナログ信号出力で確認できます。

以下の条件をすべて満たした場合に、フルクローズド制御テスト運転は有効です。

- ・ Pr. 60 A800-AWH モード選択 = “2”
- ・ X108 信号、RT 信号が OFF の状態 (フルクローズド制御有効、第1モータ選択中となります。)
- ・ ベクトル制御テスト運転 (Pr. 80 モータ容量、Pr. 81 モータ極数 ≠ “9999”、Pr. 800 制御方法選択 = “9”)
- ・ Pr. 100 基準移動速度 ≠ “9999”
- ・ X113 信号が ON の状態
- ・ ネットワーク運転モード
- ・ Pr. 338 通信運転指令権 = “0 (初期値)”
- ・ Pr. 339 通信速度指令権 = “0 (初期値)”

◆テスト運転時の入出力信号動作

- ・ 入力信号 ○ : 有効

| 入力端子機能選択 (Pr. 178~Pr. 189) | 有効/無効 |
|----------------------------|-------|
| 極限ドグ (X107) | ○ |
| フォーク切換え (X108) | ○ |
| 位置送り/速度送り切換え (X109) | ○ |
| フルクローズド制御加減速パターン選択 (X110) | ○ |
| クレーン非常停止 (X111) | ○ |
| 極限ドグ2 (X112) | ○ |
| A800-AWH モード選択 (X113) | ○ |

| | | | | |
|----------|----------|--------|---|--|
| 発行 日付 | 2020年10月 | 件 名 | 汎用インバータFR-A800 Plusシリーズ (FR-A800-AWH) 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 |
|----------|----------|--------|---|--|

・ 出力信号 ○：有効 ×：無効

| 出力端子機能選択 (Pr. 190~Pr. 196) | 有効/無効 |
|----------------------------|-------|
| ブレーキ開放要求 (B0F) | × |
| システム異常 (Y231) | ○ |
| クレーン位置検出レベル到達 (Y233) | ○ |
| クレーン目標位置到達 (Y234) | ○ |
| クレーン位置決めミス (Y235) | ○ |
| クレーン位置決め完了 (Y236) | ○ |

◆テスト運転時に有効なモニタ出力

○：有効 -：モニタなし

| モニタの種類 | DU/PU モニタ表示 | FM/AM/CA 出力 |
|----------------------|-------------|-------------|
| 累計クレーン位置データ補正回数 | ○ | — |
| 速度指令 (位置ループ補正後周波数指令) | ○ | ○ |
| クレーン速度 | ○ | ○ |
| モデル速度 | ○ | ○ |
| 速度指令 (速度指令作成出力) | ○ | ○ |
| 速度指令 (ドループ補正後周波数指令) | ○ | ○ |
| 位置指令 (下位) | ○ | — |
| 位置指令 (上位) | ○ | — |
| 現在位置 (下位) | ○ | — |
| 現在位置 (上位) | ○ | — |
| システム異常コード | ○ | — |

モニタ出力はモニタの種類 (操作パネル表示、パラメータユニット画面、端子 FM/CA、端子 AM) により出力可否が違います。

(2) ドループ制御追加

複数駆動装置による駆動を対応するため、ドループ制御を追加します。
フルクローズド制御でドループ制御が使用可能になります。

3. 製品切替時期

2020年11月工場生産分より実施します。

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。

□ 0 Y ○○○○○○
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。