シート	分類	タイトル	機種
MF-O-042	操作	主なパラメータの設定手順について	A500
(1/12)			
FREQROL-A50	00 シリーズでの	D、主なパラメータの設定手順について下記に具体的に示します	t.

1.操作パネル(FR-DU04)の説明

インバータはパラメータによって、機械(モータ)の動作を設定することができます。パラメータの 設定、変更は付属の操作パネル(FR-DU04)にて行えます。下記に、操作パネル(FR-DU04)の各部の名称と 働きを示します。



+-	内容
[MODE] +-	運転モード,設定モードを選択することができます。
[SET]+-	周波数,パラメータ設定値を決定することができます。
[UP/DOWN]≠−	 ・運転周波数を連続的に上昇または下降させるキーです。押している間のみ 周波数が可変します。 ・設定モード選択中にこのキーを押すと、パラメータの設定値を連続的に換 えることができます。
「FWD」キー	正転運転指令キーになります。
[REV] キー	逆転運転指令キーになります。
[STOP/RESET] + -	・運転指令を停止します。 ・保護機能(重故障)動作にて,出力停止したときに,インバータリセット を実行することができます。

また、表示は下記のように移動します。



シート	分類	タイトル	
MF-O-042	操作		A500
(2/12)	30111		
2.パラメー パラメ・ モードに	タを設定するに ータの変更をす 変更して、パラ	は(PU 運転モードにするには) るためには、PU運転モードにする必要があります。以下 メータ設定モードにしてください。	の手順で、PU運転
モニタモー FR-DU04 のの ●		CONTROL PART CONTROL PART CONTROL PART MODE MODE MODE MODE MODE EXT ● PU ● REV ● FWD ● REV ● FWD	PU 運転に切換え。 PU の LED が点灯する。 変更できない場合は、 下記参照
ヘルプモー FR-DU4 HE •MON		E-DU04 CONTROL PANE CONTROL PANE CONT	く パラメータ設定 モードにする。
上記の ³ 可能性が	手順にてPU運 ありますので、	転モードに変更できない場合には運転モードがパラメータ 以下の手順で Pr.79=1(PU運転モード)に変更してくだ パラメータ番号変更	にて固定されている さい。
モニタモー	۱ ۲	パラン・クロッシン 真中の桁フリッカ 真中の桁フリッカ	真中の桁フリッカ
FR-DU04		REVURAL CONTROL PANEL FR-DU04 CONTROL PANEL Product SET FR-DU04 CONTROL PANEL MON EXT PU • REV FWD	FR-DU04 CONTROL PANEL 7 MON EXT FU
最下位の FR-DU04 ●MON ●	桁フリッカ control PARE つび ● Hz ● XT ● PU REV ● FWD	最下位の桁フリッカ CDU04 CONTROL PAREL PCD 7 () () + Hz ● MON ● EXT ● PU ● REV ● FWD ● REV ● FWD ↓ ● MON ● EXT ● PU ● REV ● FWD ↓ ● REV ● FWD	
↓	711.55		
設定値書込 FR-DU04 ●MON ●	CONTROL PANEL ONTROL PANEL O	K-DU04 CONTROL PANEL MODE * 5 回 * 5 回 FR-DU04 REV ● FWD MODE	
	発行日		機
19	999-1-26	O-A5-02A 二 2 2 电 7	成百口庄衣仆川

シート	分類	タイトル	機種
MF-O-042 (3/12)	操作	主なパラメータの設定手順について	A500

3.目的別パラメータ一覧

機械の調整を行う目的別に、調整が必要なパラメータを下記に示します。

必須項目 必要に応じて設定

		t	加	Ð	負荷	E I	60	三速	出力	周波	直流	パラ	逆転	運転
\sim	項	1	速	タ	Ē	タ	HZ を	運	周	数	制	メ	の	Ē
	H		持 割 ∶	の 過	心じ	の出	超	虹	汲数	計の	動	レク	防止	ード
	\backslash		の	過 熱	た	岃	えて		л С	首	ブ	б О	ш	စ်
ノ メ			调	保	出	+=	с の		制	盛		書		選
l l		2	経	謢	ノ特	ルク	運		とう	リ校	+	授え		갰
タ					性	調	町		Ŋ	Ê	し動	防		
番					の 選	整			ニッ		而	ШĽ		
号					捩				ト		の			
)		迥 整			
Pr. 0 FJ	レクブースト													
Pr. 1 上郎	艮周波数													
Pr. 2 下降	艮周波数													
Pr. 3 基底	ミ周波数													
Pr. 4 31	悲設定(高速)													
Pr. 5 31	悲設定(中速)													
Pr. 6 31	悲設定(低速)													
Pr. 7 加速	速時間													
Pr. 8 減速	速時間													
Pr. 9 電子	² サーマル													
Pr. 10 直济	統制動動作周波数													
Pr. 11 直济	和制動動作時間													
Pr. 12 直济														
Pr. 14 適用	目負荷選択													
Pr. 18 局边	忠上限周波致 													
Pr. 54 FM	「「「」」「」」「」」「」」「」」「」」「」」「」」「」」「」」」「」」」「													
Pr. 55 周波	は数セニタ基準 たエータ基準													
Pr. 56 電源	れてニタ基準 ロエータ													
Pr. /1 週月	日七一クニューター	3												
Pr. // 八丁 Dn 79 溢曲		7												
Pr. 70 運動	ム防止迭折 テエニ ド選切										-		-	
$\begin{array}{c ccccccccccccccccccccccccccccccccccc$														
$\frac{Pr}{Pr} = 900 \text{ EM}$	[姍] 俄尼迭扒													
$\frac{11}{Pr} = 901 AM$	□ 邺□ 」1又止 「 端 子 校 正													
Pr 903 国际	<u>いまた。」では、</u> は数設定雷圧ゲイン													
Pr 905 周泊	<u>x x k k k l l l l l l l l l l l l l l l </u>													
11. 000 /믜//														
												7 -		14-
1999-1-26		O-A5	5-02	2A					ニ夌	電桥	丧亡	5百.	座	11F

シート	分類	タイトル	機種
MF-O-042	操作	主なパラメータの設定手順について	A500
(4/12)			

4.パラメータの調整

加減速時間の調整

Pr.番号	名称	設定範囲	最小設定単位	工場出荷設定
7	加速時間	0~3600秒/0~360秒(注1)	0.1 秒 / 0.01 秒(注 1)	5秒/15秒(注2)
8	減速時間	0~3600秒/0~360秒(注1)	0.1 秒 / 0.01 秒(注 1)	5秒/15秒(注2)

(注1)加減速時間単位(Pr.21)の設定によって変わります。

(注 2)7.5K 以下 / 11K 以上の設定値となります。

モータの加減速時間を設定するパラメータです。

機械を早く動作させたいときは加減速時間を短く設定して下さい。過電流、過電圧が起こる場合は、 加減速時間を長く設定してください。

パラメータの設定変更方法 (例:Pr.7の設定値を変更する場合)



シート	分類	タイトル	機種
MF-O-042	操作	主なパラメータの設定手順について	A500
(5/12)			

モータの過熱保護

Pr.番号	名称	設定範囲	最小設定単位	工場出荷設定
9	電子サーマル	0 ~ 500A	0.01A	定格出力電流(注)
71	適用モータ	0 ~ 8,13 ~ 18,20,23,24	1	0

(注)0.4K および 0.75K はインバータ定格電流の 85%に設定されています。

モータの過熱保護を行います。

電子サーマル (Pr.9)の保護特性はモータの定格電流値を基準にして設定します。

設定值 = 定格電流值 × (A)

- 200/220V(400/440V) 60Hz···1.1

低速運転時、モータ冷却能力の低下も含んだ最適の保護特性を得ることができます(Pr.71=0 設定時)。 定トルクモータの場合は、低速運転時、モータ冷却能力が低下しませんので、Pr.71=1 に設定して ください。

パラメータの設定変更は4ページのパラメータの設定変更方法を参照ください。

負荷に応じた出力特性の選択

Pr.番号	名称	設定範囲	最小設定単位	工場出荷設定
3	基底周波数	0 ~ 400Hz	0.01Hz	60Hz
14	適用負荷選択	0~5	1	0

用途や負荷特性にあった最適な出力特性(V/F特性を)選択することができます。 一般的には Pr.14=0(定トルク負荷用)の設定でかまいませんが、ファン・ポンプなどの低減トルク 負荷の場合は Pr.14=1(低減トルク負荷用)の設定にすると、より省エネ効果が得られます。

また、基底周波数(Pr.3)にはモータの定格周波数を設定してください。標準モータの場合は、 3定格となっておりますので、電源周波数によらず、Pr.3=60Hzの設定のままで使用することができます。 ただし、50Hz 電源地区にて、商用電源からインバータ運転に置き換えた場合、Pr.3=60Hz だと電流値が 商用電源駆動時よりも大きくなる場合があります。このような場合は、Pr.3=50Hz に設定することによって 電流値を減少させることができます。



Pr.14=1 低減トルク負荷用



パラメータの設定変更は4ページのパラメータの設定変更方法を参照ください。

発行日		二 芙 雪 桦 夕 士 层 制 作 所
1999-1-26	O-A5-02A	

F-O-042 (6/12)操作主なパラメータの設定手順についてA500モータの出力トルク調整日本パラメータの設定手順についてA500マークの出力トルク調整Pr.番号名称設定範囲最小設定単位工場出荷設定0トルクブースト0~30%0.1%6%/4%/3%/2%(注)(注)(0.4K,0.75K) / (1.5K ~ 3.7K) / (5.5K,7.5K) / (11K 以上)の設定値となります。低周波数域の電圧降下を補正し低速域のモータトルク低下を改善できます。 設定値を大きくする・・・・トルク大、電流大 設定値を大きくすれば、トルク大となりますが、電流も大きくなりますので、過励磁(過電流)とならない範囲で調整して設定ください。低速時や加速時にトルク不足とならない程度まで設定値を 下げるのがうまい調整です。 定トルクモータを使用すると、低速域で過励磁 となり電流が増加する場合がありますので、 Pr.0=2%程度に設定してください。(5.5K,7.5K で は Pr.71=1 に設定すると Pr.0 の値は自動的に 2% に変更されます。) トルクブーストはアドバンスト磁束ベクトル制 御時(Pr.80=モータ容量、Pr.81=モータ極数 設定 時)には無効となります。サリロ湯波数(H2)	7	分類		タイトル	機種
モータの出力トルク調整	7-O-042 (6/12)	操作	主なパラメータの設	定手順について	A500
セータの出力ドルク調整Pr.番号名称設定範囲最小設定単位工場出荷設定0トルクブースト0~30%0.1% $6\%/4\%/3\%/2\%(注)$ (注)(0.4K,0.75K) / (1.5K ~ 3.7K) / (5.5K,7.5K) / (11K 以上)の設定値となります。(注)(0.4K,0.75K) / (1.5K ~ 3.7K) / (5.5K,7.5K) / (11K 以上)の設定値となります。(低周波数域の電圧降下を補正し低速域のモータトルク低下を改善できます。設定値を大きくする・・・・トルク大、電流大設定値を大きくすれば、トルク大となりますが、電流も大きくなりますので、過励磁(過電流)とならない範囲で調整して設定ください。低速時や加速時にトルク不足とならない程度まで設定値をたけるのがうまい調整です。定トルクモータを使用すると、低速域で過励磁となり電流が増加する場合がありますので、Pr.0=2%程度に設定してください。(5.5K,7.5Kでは Pr.71=1に設定すると Pr.0の値は自動的に 2%に変更されます。)トルクブーストはアドバンスト磁束ベクトル制御時(Pr.80=モータ容量、Pr.81=モータ極数 設定時)には無効となります。出力周波数(H2)	T 20		.		
Pr.番号名称設定範囲最小設定単位上場出荷設定0トルクブースト0~30%0.1%6%/4%/3%/2%(注)(注)(0.4K,0.75K) / (1.5K ~ 3.7K) / (5.5K,7.5K) / (11K 以上)の設定値となります。低周波数域の電圧降下を補正し低速域のモータトルク低下を改善できます。 設定値を大きくする・・・・トルク小設定値を大きくする・・・・トルク小設定値を大きくすれば、トルク大となりますが、電流も大きくなりますので、過励磁(過電流)と ならない範囲で調整して設定ください。低速時や加速時にトルク不足とならない程度まで設定値を 下げるのがうまい調整です。 	<u></u>				
0トルクブースト0~30%0.1%6%/4%/3%/2%(注)(注)(0.4K,0.75K) / (1.5K ~ 3.7K) / (5.5K,7.5K) / (11K 以上)の設定値となります。低周波数域の電圧降下を補正し低速域のモータトルク低下を改善できます。 設定値を大きくする・・・・トルク大、電流大 設定値を大さくすれば、トルク大となりますが、電流も大きくなりますので、過励磁(過電流)とならない範囲で調整して設定ください。低速時や加速時にトルク不足とならない程度まで設定値を 下げるのがうまい調整です。 定トルクモータを使用すると、低速域で過励磁 となり電流が増加する場合がありますので、 アr.0=2%程度に設定してください。(5.5K,7.5K で は Pr.71=1 に設定すると Pr.0 の値は自動的に 2% に変更されます。) トルクブーストはアドバンスト磁束ベクトル制 御時(Pr.80=モータ容量、Pr.81=モータ極数 設定 時)には無効となります。0.1%6%/4%/3%/2%(注)0・・・・0・・・1・・・1・・・1・・・1・・・1・・・	Pr.番号	<u> 名称</u>	設定範囲	最小設定単位	
(注)(0.4K,0.75K) / (1.5K ~ 3.7K) / (5.5K,7.5K) / (11K 以上)の設定値となります。 低周波数域の電圧降下を補正し低速域のモータトルク低下を改善できます。 設定値を大きくする・・・・トルク大、電流大 設定値を大きくする・・・・トルク小 設定値を大きくすれば、トルク大となりますが、電流も大きくなりますので、過励磁(過電流)と ならない範囲で調整して設定ください。低速時や加速時にトルク不足とならない程度まで設定値を 下げるのがうまい調整です。 定トルクモータを使用すると、低速域で過励磁 となり電流が増加する場合がありますので、 Pr.0=2%程度に設定してください。(5.5K,7.5K で は Pr.71=1 に設定すると Pr.0 の値は自動的に 2% に変更されます。) トルクブーストはアドバンスト磁束ベクトル制 御時(Pr.80=モータ容量、Pr.81=モータ極数 設定 時)には無効となります。	0	トルクブース	KF 0~30%	0.1%	6%/4%/3%/2%(注)
	お下 とPrはに 御時) 設定なるトリ2% ア・10-2% とア・10-2%	…値を大小さくする …値を大用うモがにして、 にして、 にして、 にして、 にして、 にして、 にして、 にして、	5・・・・トルク大、電流大 5・・・・トルク小 ば、トルク大となりますが ご設定ください。低速時や です。 目すると、低速域で過励磁 5 場合がありますので、 ください。(5.5K,7.5Kで と Pr.0 の値は自動的に 2% ドバンスト磁束ベクトル制 、Pr.81=モータ極数 設定	、電流も大きくなりますので、 加速時にトルク不足とならない サ ^{100%} Pr.0 出力周波数	過励磁(過電流)と か程度まで設定値を
	パラ <i>ゝ</i> の設定変	更万法 を参照く			
	パラン の設定変 <u>60Hz を</u> 走	更万法 を参照く <u> </u>			
60Hz を超えての運転 Pr.番号 名称 設定範囲 最小設定単位	パラン の設定変 60Hz を起 Pr.番号	更万法 を参照く <u> 置えての運転</u> <u>名称</u>	設定範囲	最小設定単位	位
60Hz を超えての運転 設定範囲 最小設定単位 工場出荷設定 1 上限周波数 0~120Hz 0.01Hz 120Hz	パラ <i>></i> の設定変 <u>60Hz を赴</u> Pr.番号 1	更万法 を参照く <u> 超えての運転</u> 名称 上限周波数	設定範囲 0~120Hz	最小設定単 0.01Hz	位 工場出荷設定 120Hz
60Hz を超えての運転 Pr.番号 名称 設定範囲 最小設定単位 工場出荷設定 1 上限周波数 0~120Hz 0.01Hz 120Hz 18 高速上限周波数 120~400Hz 0.01Hz 120Hz	パラン の設定変 <u>60Hz を</u> Pr.番号 1 18	 更万法を参照く ₫えての運転 4名称 上限周波数 高速上限周波 	設定範囲 0~120Hz 数 120~400H	最小設定単位 0.01Hz z 0.01Hz	位 工場出荷設定 120Hz 120Hz
60Hz を超えての運転 Pr.番号 名称 設定範囲 最小設定単位 工場出荷設定 1 上限周波数 0~120Hz 0.01Hz 120Hz 18 高速上限周波数 120~400Hz 0.01Hz 120Hz 903 周波数設定電圧ゲイン 0~10V 1~400Hz 0.01Hz 5V 60Hz	パラン の設定変 60Hz を赴 Pr.番号 1 18 903	 更万法を参照く <u>過えての運転</u> 名称 上限周波数 高速上限周波 周波数設定電 	設定範囲 0~120Hz 数 120~400H に 圧ゲイン 0~10V	最小設定単位 0.01Hz z 0.01Hz 1 ~ 400Hz 0.01Hz	位 工場出荷設定 120Hz 120Hz 5V 60Hz

ます始めに、60Hz 以上で運転しても、モータの許容回転速度以内となることを確認してください。 アナログ信号入力にて出力周波数を 60Hz 以上と設定する場合は、周波数設定信号(アナログ信号)に 対する出力周波数の大きさを 60Hz 以上に設定する必要があります。





	= 芙蕾 櫟 名古 层 製 作 所
1999-1-26 O-A5-	02A _ Z Z Z Z Z Z Z Z Z Z Z Z Z Z Z Z Z Z

INV テクニカルニュース

シート	分類	タイトル	機種
MF-O-042	操作	主なパラメータの設定手順について	A500
(8/12)			

三速運転

Pr.番号	名称	設定範囲	最小設定単位	工場出荷設定
4	3速設定(高速)	0 ~ 400Hz	0.01Hz	60Hz
5	3速設定(中速)	0 ~ 400Hz	0.01Hz	30Hz
6	3速設定(低速)	0 ~ 400Hz	0.01Hz	10Hz

接点を切換えることによって、あらかじめパラメータで設定された周波数で運転することができます。 多段速度設定は、周波数設定信号(アナログ信号)よりも優先されます。



パラメータの設定変更は4ページのパラメータの設定変更方法を参照ください。

出力周波数の制限(リミット)

Pr.番号	名称	設定範囲	最小設定単位	工場出荷設定
1	上限周波数	0~120Hz	0.01Hz	120Hz
2	下限周波数	0 ~ 120Hz	0.01Hz	0Hz
18	高速上限周波数	120 ~ 400Hz	0.01Hz	120Hz

出力周波数の上限および下限をクランプします。

上限周波数を 120Hz 以上とする場合には、高速上限周波数(Pr.18)にて上限値を設定してください。 (Pr.1の設定値も Pr.18の設定値となります。)

パラメータの設定変更は4ページのパラメータの設定変更方法を参照ください。

発行日		二 芙 雲 継 夕 士 层 制 作 斫
1999-1-26	O-A5-02A	

シート	分類	タイトル	機種
MF-O-042	操作	主なパラメータの設定手順について	A500
(9/12)			

周波数計の目盛り校正

Pr.番号	名称	設定範囲	最小設定単位	工場出荷設定
54	FM 端子機能選択	1 ~ 3,5 ~ 14,17,18,21	1	1
55	周波数モニタ基準	0 ~ 400Hz	0.01Hz	60Hz
56	電流モニタ基準	0 ~ 500A	0.01A	定格出力電流
158	AM 端子機能選択	1 ~ 3,5 ~ 14,17,18,21	1	1
900	FM 端子校正	-	-	-
901	AM 端子校正	-	-	-

アナログの周波数計を FM 端子(1mA)、AM 端子(10V)に接続することが可能です。 FM 端子に出力する信号は Pr.54、AM 端子に出力する信号は Pr.158 にて選択します。 出力する信号が周波数の場合は、Pr.55 にて設定した値がフルスケール値となります。 出力する信号が電流の場合は、Pr.56 にて設定した値がフルスケール値となります。

FM 端子に付けられた周波数計の目盛り校正の例について下記に示します。

- ()Pr.54=21 に設定してください。
 (パラメータの設定変更は4ページのパラメータの設定変更方法を参照ください。)
 周波数計はフルスケールを示します。
- ()Pr.900 にて目盛の校正を行ってください。手順は以下の通りです。



シート	分類		タイトル		機種	
MF-O-042	操作	主なパラ	∍メータの設定手順につい	ハて	A500	
(10/12)						
直流制動	<u>(ブレーキ)</u> 重	か作の調整				
Pr.番号	名称		設定範囲	最小設定単位	工場出荷設定	

「1.田 5	百か	以任期四	取小议定半世	上场山门以足
10	直流制動動作周波数	0 ~ 120Hz,9999	0.01Hz	3Hz
11	直流制動動作時間	0~10秒,8888	0.1 秒	0.5 秒
12	直流制動電圧	0~30%	0.1%	4% / 2%

停止時に直流電圧をかけることによって、モ ータをフリーランさせずに停止させることがで きます。ただし、停止状態を保持することはで きません。

直流制動をかけても、モータがフリーランす る場合には、Pr.11(直流制動動作時間)を長く する、Pr.12(直流制動電圧)を大きくする等の 設定を行ってください。

ただし、Pr.12(直流制動電圧)の設定をあま り大きくしすぎると、過電流となりサーマルが 働くことがありますので、設定は10%程度までで 調整してください。

パラメータの設定変更は4ページのパラメー **タの設定変更方法**を参照ください。



パラメータの書換え防止

Pr.番号	名称	設定範囲	最小設定単位	工場出荷設定
77	パラメータ書込禁止選択	0,1,2	1	0

各種パラメータの書込みの可否が選択できます。 誤操作によるパラメータの書換え防止を行いたい場合には、Pr.77=1を設定してください。

パラメータの設定変更は4ページのパラメータの設定変更方法を参照ください。

逆転の防止

Pr.番号	名称	設定範囲	最小設定単位	工場出荷設定
78	逆転防止選択	0,1,2	1	0

始動信号の誤入力による逆転時のトラブルを防止できます。 ファン・ポンプなどの様に1回転方向だけの機械に効果的です。

Pr.78=0・・・ 正転・ 逆転共可 Pr.78=1…逆転不可

Pr.78=2···正転不可

パラメータの設定変更は4ページのパラメータの設定変更方法を参照ください。

発行日		二苯雷烨。夕十民制作乐
1999-1-26	O-A5-02A	二叉电阀 石百座裂作所



2		ノン米石			<u> カ ノ ト 川</u>			北 北 千舌
9-1 ME	0.042	」 刀 积 品 作	<u> </u>	ラメータの設立	<u>タイトル</u> Fチ順につい	17		
1011	(11/12)		エるハン		上丁順にノい			A300
	(11,1%)	I						
	運転モードの選択							
	Pr.番号	名称		設定範囲		最小設定単位	T	場出荷設定
	79	運転モード選	訳	0~8		1	0	
							1	
	インバ・		・ドを選択し	します。代表的な	よ運転モード	を下記に示します	 	T 42
	Pr.79	タ=0・・・PU 連転	または外営	『ショシン いちょう いちょう いちょう いちょう いちょう しんちょう しんちょう しんしょう しょう しんしょう しんしょ しんしょ	(ネルの連転)	モードで切換えて	連転回	」能。
	Pr. / S Dr. 70	ク=1・・・PU 建邦	、モーΓ =エ_ド					
	Pr 70)=2•••外部/F	ムヒー I* 9∐ 併田渾≢	ダイト				
	11.70		U Mile+ 波数:PL	「で設定または多	的速設定			
		始動信	号 :外部	部信号入力				
	Pr.79	9=4···外部/F	U 併用運輸	気モード				
		運転周]波数:外部	部信号入力				
		始動信	号 :PU	「で入力				
	Pr.79	9=5・・・プログラ	ラム運転モ	- K				
	5 7		镇、3グル	ーブの運転開始	時刻、回転方	「向、運転周波数	を設定	できます
	Pr.78	タ= 6・・・ 人イ ツァ		モート 副前 単質地口、		キナプション体田	吐ヽの	
		PU 連 運転	戦友継結	EFA、 il 昇(残リノ したがら/行えます		戦イノンヨノ使用	时)い	「切換んを、
	Pr 79	/==	いき と 心心の しんちょう ひんちょう ひんちょう ひんしょう ション・ション・ション・ション・ション・ション・ション・ション・ション・ション・	Oながらられる。 PUJ 運転インタF	, 1ック)			
	11110	X12 @	。 号ON:	PU 運転モード	- / / / へ移行可能(外部運転中は出た	「停止)
		X12 信	号 OFF:	PU 運転モード	へ移行禁止			, ,
	Pr.79)=8···運転モ-	ード外部信	号切換え				
		X16 信	号 ON :	外部運転モード	に移行			
		X16 信	旨号 OFF:	PU 運転モード	こ移行			
	1° — . /	ᅌᅭᅙᆁᅌᆇᆂ				+ +		
	ハラメ・	ータの設定変更		シのハラメータの	り設定変更力が	女を参照くにさい	0	
		<u> </u>						

発行日		
1999-1-26	O-A5-02A	

シート	分類	タイトル	機種
MF-O-042	操作	主なパラメータの設定手順について	A500
(12/12)			

5.エラー(Err)が表示されたときの対処法

インバータを操作中に、操作パネルのLEDにエラー(Err)が表示されるときがあります。 以下にエラー(Err)が表示されたときの原因と対策法の一覧を示します

操作	原因	対処法
	Pr.77(パラメータ書き込み禁止)=0(工場	Pr.77=0 の時には、外部運転モード時に
	出荷値)のとき、外部運転モードにてパラメ	パラメータ書き込みはできません。
	ータ設定をしようとした。	PU 運転モードに変更するか、Pr.77=2
		にして書き込みを行なって下さい。
		PU 運転モードに変更するときは、2 頁の
		<u>2.パラメータを設定するには(PU 運</u>
		<u>転モードにするには)</u> を参考にして下さ
パラメータ書き		61
ハンハ ノ目と ひみ時	Pr.77(パラメータ書き込み禁止)=1 のとき、	Pr.77=1 の時にはパラメータ書き込みは
	パラメータ設定をしようとした。	できません。Pr.77=2 にして書き込みを
		行なって下さい。
	インバータ運転中にパラメータを設定しよ	インバータを停止させてからパラメータ
	うとした。	のを変更して下さい。
	設定範囲外の設定値を入力しようとした。	設定範囲をもう一度確認して下さい。
	運転指令(STF,STR)が入っている状態で	運転指令(STF,STR)を OFF にしてから
	Pr.79 (運転モード選択)を変更しようとし	パラメータの変更をして下さい。
	た。	
	存在しないパラメータを読み込もうとした。	パラメータ番号をもう一度確認して下さ
パラメータ読み		<i>ს</i> ۱ <u>。</u>
込み時	読み込みに条件があるパラメータを条件を	取扱説明書にてパラメータ設定の条件が
	満たしていない状態で読み込もうとした。	満たされていることを確認して下さい。
	(例: Pr.70はPr.30=1にて読み込み可能)	
	運転中に運転モードを変更しようとした。	インバータを停止させてから運転モード
運転モード切換		を変更して下さい。
え時	運転指令(STF,STR)が入っている状態で外	運転指令(STF,STR)を OFF してから運
	部運転モードに運転モードを変更しようと	転モードを変更して下さい。
	した。	
	Pr.77(パラメータ書き込み禁止)=0(工場	Pr.77=0 の時には、外部運転モード時に
	出荷値)のとき、外部運転モードにてパラメ	パラメータクリアはできません。Pr.77=2
	ータクリアをしようとした。	にして行なって下さい。
パラメータ	Pr.77(パラメータ書き込み禁止)=1 のとき、	Pr.77=1 の時にはパラメータクリアはで
(オール)クリア時	パラメータクリアをしようとした。	きません。Pr.77=2 にして行なって下さ
		L1
	運転中にパラメータクリアをしようとした。	インバータを停止させてからパラメータ
		クリアを行なって下さい。
電源投入時	RES 信号が ON した状態になっている。	RES 信号を OFF にして下さい。

発行日		
1999-1-26	O-A5-02A	