Sumitomo Drive Technologies

HF-430NEO Series

CC-Link 通信オプション 形式:P1-CCL

ユーザーズガイド



《ご注意》

- インバータの取扱いは、作業に熟練した方が行ってください。 また、ご使用に先立ち取扱説明書をよくお読みください。
- 取扱説明書は、実際にご使用になるお客様までお届けください。
- 取扱説明書とユーザーズガイドは、必ず保管いただくようお願いいたします。



はじめに

このたびは、HF430NEO 用の通信オプション P1-CCL(以下、P1-CCL)をご購入いただき、誠にありがとう ございます。

本書は、"P1-CCL"の取扱い、保守などについて記載しているユーザガイドです。

■ユーザーズガイド(本書)

本書は、取扱に必要な内容が記載されています。本書を必ずお読みになり、正しくご使用ください。 更新等により取扱説明書との内容に差異が生じた場合には、ユーザーズガイドの記載内容が優先されます。 本書に記載してある仕様範囲を常に守ってご使用ください。また、正しい点検や保守を行い、故障を未然に防止してください。

最新版のダウンロードは、下記を参照してください。

住友重機械工業株式会社 PTC 事業部ウェブサイト

https://www.shi.co.jp/ptc/

(技術資料のダウンロードは、事前にユーザ登録が必要となります。)

■取扱説明書

P1-CCL の取説明書は、取扱に必要な情報のみが記載されています。

■インバータ本体の取扱いについて

インバータ HF-430NEO の取扱説明書、ユーザーズガイドを合わせて参照してください。

■注意事項

インバータ HF-430NEO と P1-CCL のご使用前に、取扱説明書、ユーザーズガイドを必ずお読みください。 据付け、運転、保守点検の前には、本書と合わせて HF-430NEO の取扱説明書、ユーザーズガイドに記載されている機器の知識、安全の情報、注意事項、操作・取扱方法などの指示にしたがい、正しくご使用ください。

本書の内容の一部または全部を無断で転載・改編することは禁止されています。

本書の記載内容に関しまして将来予告なしに変更することがありますのでご了承願います。

HF-430NEO の取扱説明書、ユーザーズガイド、本書に記載していない HF-430NEO、P1-CCL の取扱い、保守、操作等は、HF-430NEO、P1-CCL における製品保証の対象外となります。

また、記載されていない方法で HF-430NEO、P1-CCL を操作しないでください。思わぬ故障や事故の原因となることがあります。

■関連説明書

| 文書名 | No. |
|-------------------------------|----------|
| P1-CCL (CC-Link) 取扱説明書 | DM3410-* |
| P1-CCL (CC-Link) ユーザーズガイド(本書) | DM3411-* |

| 文書名(インバータ) | No. |
|--------------------|----------|
| HF-430NEO 取扱説明書 | DM3401-* |
| HF-430NEO ユーザーズガイド | DM3402-* |

*末尾には版のバージョンが付加されます。

■登録商標

CC-Link®は、三菱電機株式会社の登録商標です。

目 次

| ● はじめに・ご注意S-1 | |
|------------------------|----------------------------|
| ● 目次S-2 | |
| 1章 安全上の注意・リスク | |
| 1.1 概要1-1 | 1.3 図記号の説明1-2 |
| 1.2 警告の種類1-1 | 1.4 注意事項1-2 |
| 2章 本書について | |
| 2.1 概要2-1 | 2.4 本書の目的2-1 |
| 2.2 適用される製品2-1 | 2.5 用語の説明2-2 |
| 2.3 本書をお読みになるにあたり2-1 | |
| 3章 運転準備 | |
| 3.1 概要3-1 | 3.2 運転準備フロー3-1 |
| 4章 製品について | |
| 4.1 概要4-1 | 4.3 銘板4-8 |
| 4.2 製品の外観4-1 | 4.4 取付け時の寸法図4-8 |
| 21 | |
| 5章 同梱物 | |
| 5.1 概要5-1 | 5.3 購入時の点検5-1 |
| 5.2 同梱物5-1 | |
| 6章 取付け | |
| 6.1 概要6-1 | 6.3 据付け6-3 |
| 6.2 取付けについて | |
| | |
| 7章 パラメータ設定 | |
| 7.1 概要7-1 | 7.2 パラメータの設定7-1 |
| 8章 CC-Link | |
| 8.1 概要8-1 | 8.3 リモート入力RX、リモート出力RY8-1 |
| 8.2 CSP+ファイル8-1 | 8.4 リモートレジスタ RWr / RWw8-7 |
| 9章 機能 | |
| 9.1 概要9-1 | 9.6 トリップリセット9-3 |
| 9.2 機能一覧9-1 | 9.7 モニタ機能の設定9-4 |
| 9.3 リモート Ready の確認 9-1 | 9.8 命令コード(パラメータ読出し)の設定 9-5 |
| 9.4 周波数設定9-2 | |
| 9.5 運転指令設定9-2 | |

| 10章 トラブルシューティング | |
|--------------------------------|---|
| 10.1 概要10-1 10.2 トラブルの自己診断10-1 | 10.3 CC-Link のトラブルシューティング10-2 10.4 インバータのトラブルシューティング10-3 |
| 11章 仕様 | |
| 11.1 概要11-1 | 11.2 製品仕様11-1 |
| 12章 パラメータ一覧 | |
| 12.1 概要12-1 | 12.2 パラメータ一覧12-1 |
| ● 保証App1.1 | |

1

1章 安全上の注意・リスク

1.1 概要

本章には、製品の据付け、配線、運転、保守・点検およびご使用上の注意が含まれます。 据付け、配線、運転、保守・点検およびご使用の前に、必ずこのユーザーズガイドとその他の付属書類を すべて熟読してから、ご使用ください。

1.2 警告の種類

このユーザーズガイドでは、安全注意事項および残留リスクの危険度ランクを「危険」「警告」「注意」と区分してあります。

表示の意味



取扱いを誤った場合に、危険な状況が起こりえて死亡または重傷を受ける可能性が高く想定される場合、および深刻な物的損害の発生が想定される場合、表記しています。

▲警告

取扱いを誤った場合に、危険な状況が起こりえて死亡または重傷を受ける可能性が想定される場合、および 深刻な物的損害の発生が想定される場合、表記しています。

⚠注意

取扱いを誤った場合に、危険な状況が起こりえて、中程度の障害や軽傷を受ける可能性が想定される場合、 および物的損害のみの発生が想定される場合、表記しています。

なお、『**△**注意』として記載した内容であっても、状況によっては重大な危険に結びつく可能性があります。 いずれも重要な内容を記載していますので、必ず守ってください。

本文中に『▲』による注記を記載しています。本内容にも注意を払い、必ず守ってください。

1.3 図記号の説明

本文中に図記号を用いた注記を記載しています。本内容にも注意をはらい、必ず守ってください。 記号の意味

> 製品の取扱いにおいて、発火、感電、高温等に対する危険、警告、注意を示しています。 具体的な内容は、△の中や近くに絵や文章で示しています。





左図の場合は、「特定しない一般的な危険、注意」を示しています。



左図の場合は、「感電による傷害の可能性」を示しています。



製品の取扱いにおいて、その行為を禁止する『してはいけないこと』を示しています。



製品の取扱いにおいて、指示に基づいて行うべき『しなければならないこと』を示しています。

1.4 注意事項

ご注意ください!



険



- ・取扱いを誤った場合、死亡または重症を受ける、インバータ、モータ、またはシステム全体が損傷 する場合があります。
- ・据付け、配線、運転、保守・点検およびご使用の前に、必ず本書とその他の付属書類をすべて熟読 してから、ご使用ください。
- ・本章以外にも、危険、故障の原因となる注記が、各説明の箇所に書かれています。
- ・据付け、配線、運転、保守・点検およびご使用の前に、必ず当該箇所も合わせて熟読してから、 ご使用ください。



- ・本書に記載されているすべての図解は、製品細部を説明するためカバーまたは遮断物を取外した状態 で描いている場合があります。
- ・製品を運転するときは必ず規定どおりのカバーや遮断物を元どおりに戻し、本書に従って運転して ください。
- 1.4.2 据付け時にご注意ください!





火災の恐れがあります!

・可燃物を近くに置かないでください。



電線の切り屑や溶接のスパッタ、鉄屑、針金、ゴミ等の異物を侵入させないでください。



・高温、多湿、結露しやすい周辺環境や塵埃、腐食性ガス、爆発性ガス、可燃性ガス、 研削液のミスト、硫化水素および塩害等のある場所を避け、直射日光の当たらない 換気のよい室内に設置してください。



けがの恐れがあります!

損傷、部品が欠けている製品を据付けて運転しないでください。



インバータ故障の原因となります!

- **故障** ・製品は精密機器です。落下させたり、強い衝撃を与えたりしないでください。
 - ・製品の上に乗ったり(踏んだり)、重量物を乗せたりしないでください。
 - ・製品を扱う場合、静電気の起こりやすい場所(絨毯の上など)で作業しないでください。



・静電気を体から逃がすため、安全な金属面などに触れてから、作業を始めてください。

1.4.3 配線時ご注意ください!







感電、火災の恐れがあります!

・インバータの接地線(PG:アース線)を必ず接続してください。

火災

・配線作業は、電気工事の専門家が行ってください。



・入力電源 OFF(切)を確認し、10 分以上*1) または 15 分以上*2) 経過してから 行ってください。(本体チャージランプが消灯していること、および、端子 P-N 間の直流電圧が、

実施

45V 以下であることを、確認してください。)

- *1) HF4322-5A5~022、HF4324-5A5~022(5.5~22kW)の機種
- *2) HF4322-030~055、HF4324-030~055 (30~55kW) の機種



インバータ故障の原因となります!



配線完了後、電線を引っ張らないでください。



感電、けがの恐れがあります!

けが



・必ず製品を据付けてから配線してください。





感電、けがの恐れがあります!

けが

配線ケーブルの圧迫、挟み込みにより、ケーブルを傷つけないようにしてください。





● 火災の恐れがあります!

火災

・ネジ・ボルトは規定のトルクで締付けてください。



・緩んだままのネジ・ボルトがないよう締め付けを確認してください。

・インバータと本製品は固定ネジで確実に固定してください。



・コネクタは、緩みのないように確実に取付けてください。

1.4.4 運転、試運転時にご注意ください!



、危 険 □



感電、火災の恐れがあります!

火災

<u>感電</u> ・通電中、製品の内部に触れないでください。信号のチェック又は配線やコネクタの着脱をしないで ください。



・通電中、製品の内部に棒などを入れないでください。



● けが、火災の恐れがあります!

火災・通電中、製品の内部に触れないでください。





● 感電の恐れがあります!

・必ず製品をネジ留めしてから、電源を投入してください。通電中又は、残留電圧があるときに製品を 取外さないでください。



また、通電中又は、残留電圧があるとき内部には触れないでください。

濡れた手で製品を触らないでください。



警告



けが、機械破損の恐れがあります!

<u>けが</u>・本製品を用いて、インバータの運転速度を容易に変更できます。運転速度の変更や設定に関しては、 破損 モータや機械許容範囲を充分確認の上、行ってください。



- インバータに高い周波数でギヤモータを
- 運転させる時は、ギヤの許容入力回転数を確認し、運転してください。

実施 ・運転時モータの回転方向、異常音、振動を確認してください。

1.4.5 保守、日常点検時ご注意ください!





感電の恐れがあります!



・入力電源 OFF(切)を確認し、10 分以上*1)または 15 分以上*2)経過してから行ってください。)(本体チャージランプが消灯していること、および、端子 P-N 間の直流電圧が、45V 以下であること を、確認してください。)



・指定された人以外は、保守・点検、部品交換をしないでください。

(作業前に時計腕輪等の金属物を外してください。作業時は必ず絶縁対策工具を使用してください。)

- *1) HF4322-5A5~022、HF4324-5A5~022(5.5~22kW) の機種
- *2) HF4322-030~055、HF4324-030~055 (30~55kW) の機種

1.4.6 廃棄の際はご注意ください!



危険



● けが、爆発の恐れがあります!

けが 爆発

・製品を廃棄する場合は、専門の産業廃棄物業者に依頼してください。依頼せずに処理すると、有毒 ガスが発生する場合があります。



・専門の廃棄物処理業者は、「産業廃棄物収集運搬業者」、「産業廃棄物処分業者」を指します。 「産業廃棄物の処理並びに清掃に関する法律」により定められた方法で処分してください。

1.4.7 その他の注意事項





● 感電、火災、けがの恐れがあります!

険

感電 火災 けが

・改造は絶対にしないでください。



*上記以外のリスクについては、HF-430NEO のユーザーズガイド『8章 運用チェック/残留リスク』にも記載がありますので、合わせて参照してください。

2章 本書について

2章 本書について

2

2.1 概要

本章には、適用される製品、本書をお読みになるにあたり必要となる知識および本書をお読みになる対象となる方、本書の目的、本書の概要および用語の説明が含まれます。

2.2 適用される製品

本書の内容は、P1-CCL に適用されます。インバータについては、HF-430NEO の取扱説明書とユーザーズガイドを参照してください。

2.3 本書をお読みになるにあたり

本書は主に、制御機器の導入、システムの設計、制御機器の設置や接続、現場を管理される方を対象に記載されています。本書はSI単位系を基準に書かれています。

2.4 本書の目的

本書では、

- ・製品の接続および配線を行う
- ・パラメータを設定する

上で必要な情報を提供することを目的に記載されています。

2.5 用語の説明

| 名 称 | 説明 |
|--------------|--|
| 拡張サイクリック設定 | CC-Link Ver.2.00 でサイクリック点数を拡張するための設定 |
| 局番 | マスタ局は 0。 スレーブ局は 1~64。 占有局数も考慮して重複しない番号を割り当てる必要があります。 |
| 占有局数 | 1 台のスレーブが使用するネットワーク上の局数。 P1-CCL は 1 局のみ占有。 |
| リモートデバイス局 | ビットデータとワードデータを扱える局。 P1-CCL はリモートデバイス局。 |
| CC-Link | Control & Communication Link 産業用オープンネットワークの1つです。 IEC 61158、IEC 61784 で規格化されています。 |
| CC-Link Ver. | CC-Link のバージョンは 4 つのバージョンがあります。 Ver.1.00 (*) Ver.1.10 (*) Ver.1.11 Ver.2.00 (*) P1-CCL は、(*)の 3 つのバージョンに対応しています。 |
| CSP+ファイル | CC-Link ユニットの仕様が記載されたファイルです。 |
| CC-Link | Control & Communication Link 産業用オープンネットワークの1つです。 IEC 61158、IEC 61784 で規格化されています。 |
| MFG No. | Manufacturing No. 製造番号のこと |
| RWr | リモートレジスタ マスタ局における入力のワードデータで、P1-CCL が送信するデータ |
| RWw | リモートレジスタ マスタ局における出力のワードデータで、P1-CCL が受信するデータ |
| RX | リモート入力 マスタ局における入力のビットデータで、P1-CCL が送信するデータ |
| RY | リモート出力 マスタ局における出力のビットデータで、P1-CCL が受信するデータ |

3 章

3章 運転準備

3

3.1 概要

本章には、試運転を行うまでの流れ(フロー)を示しています。

取付け、据付け、配線、運転方法の設定やインバータ機能の詳しい内容は、対応する各章に詳しく記載されています。各作業を行う場合には、『1章 安全上の注意/リスク』と対応する各章をよくお読みになり、安全に注意して実施ください。

3.2 運転準備フロー

3.2.1 インバータの準備

インバータのユーザーズガイドを参照し、インバータを準備します。 モータに関するパラメータの設定を行ってください。

3.2.2 P1-CCL の取付け

まず、P1-CCL の通信設定スイッチを設定してください。

その後、インバータの電源が OFF であることを確認し、インバータに P1-CCL を取付けます。

3.2.3 パラメータの設定

P1-CCL に関連するパラメータを設定します。

下記のパラメータを設定した場合は、設定を有効にするためにインバータの電源を OFF / ON する必要があります。

- · [oA-11]、[oA-21]、[oA-31] 通信監視タイマ設定
- · [oA-12]、[oA-22]、[oA-32] 通信異常時動作設定

この他のパラメータは設定変更時に反映されます。

3.2.4 CC-Link 通信

CC-Link マスタの Engineering tool を使用し、CC-Link マスタと P1-CCL で CC-Link 通信できるように設定 してください。

CSP+ファイルをサポートしている Engineering tool をご使用の場合、P1-CCL の CSP+ファイルを使用することができます。

この他のパラメータは設定変更時に反映されます。

3.2.5 インバータの動作

リモート出力 RY、リモートレジスタ RWw に値を設定すると、インバータを動作させることができます。 下表を上から順に設定するとリモート入力 RX、リモートレジスタ RWr、インバータの出力周波数は下表のようになります。

詳しくは、『8章 CC-Link』『9章 機能』を参照してください。

■設定値とモニタ値 (最高周波数 60.00[Hz]の場合)

| リモート出力 RY | リモート入力 RX | 設定周波数 RWwn+1 | 出力周波数 RWrn+1 | 出力周波数 [Hz] |
|----------------------------------|---------------------------------|-----------------|-----------------|----------------|
| - | リモート Ready RX(n+1)B = ON | 0 | 0 | 0.00 |
| 周波数設定指令 (RAM) RYnD = OFF | - | 0 | 0 | 0.00 |
| - | - | 6000 | 0 | 0.00 |
| 周波数設定指令 (RAM) RYnD = ON | 周波数設定完了 (RAM) RXnD = ON | 6000 | 0 | 0.00 |
| 正転指令 RYn0 = ON RYn1 = OFF | 正転中 RXn0 = ON RXn1 = OFF | 6000 | 0 から 6000 まで加速 | 正転で 60.00 まで加速 |
| - | - | 6000 | 6000 | 正転の 60.00 |
| - | - | 0 | 6000 から 0 まで減速 | 0.00 まで減速して停止 |
| - | 停止中 RXn0 = OFF RXn1 = OFF | 0 | 0 | 0.00 |
| 停止指令 RYn0 = OFF RYn1 = OFF | - | 0 | 0 | 0.00 |
| - | - | 6000 | 0 | 0.00 |
| 逆転指令 RYn0 = OFF RYn1 = ON | 逆転中 RXn0 = OFF RXn1 = ON | 6000 | 0 から 6000 まで加速 | 逆転で 60.00 まで加速 |
| - | - | 6000 | 6000 | 逆転の 60.00 |
| 停止指令 RYn0 = OFF RYn1 = OFF | - | 6000 | 6000 から 0 まで減速 | 0.00 まで減速して停止 |
| - | 停止中 RXn0 = OFF RXn1 = OFF | 6000 | 0 | 0.00 |

4

4章 製品について

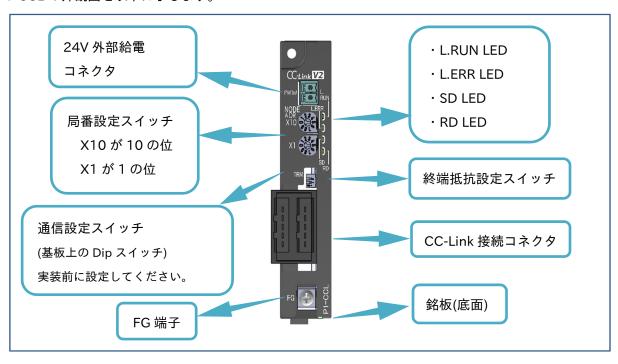
4.1 概要

本章には、本製品についての説明を記載しています。 本製品の製品外観、製品形式と銘板に書いてあること、購入時の点検の説明が書かれています。

4.2 製品の外観

4.2.1 製品の外観と各部の名称

・P1-CCL の外観図を以下に示します。



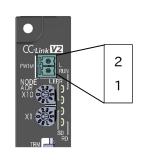
4.2.2 外部給電コネクタ

+24V を入力するとインバータの制御回路の保持を行うことができます。

インバータの主回路端子台に電源供給をしなくても、CC-Link 通信とパラメータの確認、設定ができます。

・コネクタの仕様を以下に示します。

| ピン番号 | 記号 | 内 容 | 備考 |
|------|----|--------|-----------|
| 2 | P- | 電源コモン | DC24V±10% |
| 1 | P+ | 電源 24V | 最大消費電流 1A |



- ・インバータ内蔵の DC24V 電源と DC24V 外部電源の競合を避けるために、ダイオードが必要になりますが、P1-CCL の基板にダイオードを用意してありますので、外付けの必要はありません。
- ・オプションに DC24V 外部電源を接続する場合、インバータの P+端子には外部電源を接続しないでください。
- ・必ず +DC24V \sim 0V 電源を入力ください。(0V \sim -DC24V 入力を行わないでください。) 端子 24V は接地しないでください。故障の可能性があります。
- ・入力許容電圧は DC24V±10%です。
- ·DC24V の配線は 20m 以内としてください。

4.2.3 LED 表示

■LED の表示内容

| LED | 色 | 状 態 | 内 容 |
|-----------------------------------|------|------------------------|--|
| L.RUN 緑 点灯 CC-Link マスタ局と通信が成立している | | CC-Link マスタ局と通信が成立している | |
| L.RUN | 冰 | 消灯 | CC-Link ネットワーク接続前や通信断線などで通信していない |
| | | 点灯 | 通信エラーや局番・ボーレートの設定の設定範囲外を検出 |
| L.ERR | 赤 | 点滅 | P1-CCL の電源 ON 中に局番設定スイッチの変更を検出 |
| | | 消灯 | 何もエラーを検出していない状態 |
| SD | 緑 | 点灯 | データ送信中 |
| 30 | 秘 | 消灯 | データを送信していない状態 |
| | | | データ受信中 |
| RD 緑 | | 点灯 | CC-Link マスタ局と正常に通信している、していないに関わらず、データを受信する |
| 1,0 | n/sk | | と点灯します。 |
| | | 消灯 | データを受信していない状態 |

点滅は 0.4 秒間隔で ON、OFF を繰り返します。

4.2.4 局番設定スイッチ

局番設定スイッチ X10 が 10 の位 X1 が 1 の位



- ・上のロータリースイッチで 10 の桁、下のロータリースイッチで 1 の桁を設定します。01~64 の範囲で設定してください。設定範囲外の局番を設定すると、L.ERR LED が点灯します。
- ・局番設定スイッチの設定は電源 ON 時に有効になります。電源 ON 中に設定を変更しても次回電源 ON までは変更前の設定で動作し、L.ERR LED が点滅します。
- ・同じ CC-Link ネットワーク内に重複した局番があると、正常に CC-Link 通信ができない場合があります。

4.2.5 通信設定スイッチ

通信設定スイッチは基板上にあるディップスイッチです。

通信設定スイッチはインバータに実装する前に設定してください。

| 通信設定スイッチ | 出荷設定 | ر | OFF / ON |
|---------------|----------------|-----------------------------|-----------|
| ボーレート | 10 Mbps | ボーレート | 2 1 |
| CC-Link Ver. | Ver.1.00, 1.10 | | 3 4 |
| 拡張サイクリック設定の倍率 | 1 倍 | CC-Link Ver. – | 5 |
| | 拡張サー | - イクリック設定の倍率 - 工場調整用{ | 6 T 8 T 8 |

黒く印刷されているところがスイッチの設定位置を示します。上図では2がON、他は全てOFFとなります。

■ボーレートの設定

| ボーレート (bps) | 通信設定スイッチ | 備考 |
|-------------|------------|---|
| 156 k | OFF / ON 1 | SW1 : OFF SW2 : OFF SW3 : OFF SW4 : OFF |
| 625 k | OFF / ON 1 | SW1 : OFF SW2 : OFF SW3 : OFF SW4 : ON |
| 2.5 M | OFF / ON 1 | SW1 : OFF SW2 : OFF SW3 : ON SW4 : OFF |
| 5 M | OFF / ON 1 | SW1 : OFF SW2 : OFF SW3 : ON SW4 : ON |
| 10 M | OFF / ON 1 | <工場出荷設定> SW1 : OFF SW2 : ON SW3 : OFF SW4 : OFF |

■CC-Link Ver.の設定(通信設定スイッチ 5)

| CC-Link Ver. | 通信設定スイッチ | 備考 |
|----------------|------------|-----------------------|
| Ver.1.00, 1.10 | OFF / ON 5 | <工場出荷設定> SW5 : OFF |
| Ver.2.00 | OFF / ON 5 | SW5 : ON |

■拡張サイクリック設定の倍率の設定(通信設定スイッチ6、7)

| 拡張サイクリック設定の倍率 (倍) | 通信設定スイッチ | 備考 |
|-------------------|------------|---|
| 1 | OFF / ON 6 | <工場出荷設定> Ver.1.00, 1.10 と同じです。 SW6 : OFF SW7 : OFF |
| 2 | OFF / ON 6 | SW6 : OFF SW7 : ON |
| 4 | OFF / ON 6 | SW6 : ON SW7 : OFF |
| 8 | OFF / ON 6 | SW6 : ON SW7 : ON |

・拡張サイクリック設定は CC-Link Ver.2.00 の時に有効になります。 有効にしたい場合、通信設定スイッチの 5 も ON に設定してください。

4.2.6 終端抵抗設定スイッチ

終端抵抗設定スイッチは製品正面にあります。

ネットワークの末端に配置するデバイスは、終端抵抗の設定をしてください。

ネットワークの中間に配置するデバイスは、終端抵抗なしに設定してください。

ON / OFF



黒く印刷されているところがスイッチの設定位置を示します。 上図では全て OFF となります。

■終端抵抗の設定

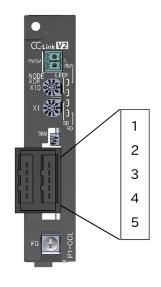
| 終端抵抗 | 終端抵抗設定スイッチ | 備考 |
|-------|----------------|----------------------------------|
| なし | ON / OFF 2 1 | 工場出荷設定 SW2 : OFF SW1 : OFF |
| | ON / OFF 2 1 | SW2 : ON SW1 : OFF |
| 130 Ω | ON / OFF 2 1 | SW2 : OFF SW1 : ON |
| 110 Ω | ON / OFF 2 1 | SW2 : ON SW1 : ON |

<mark>4.2.7</mark> CC-Link 接続コネクタ

P1-CCL は、脱着可能な FA コネクタにより CC-Link ネットワークに接続することができます。

■ピン配置

| ピン番号 | 記号 | 信号種別 | ケーブル電線色 |
|------|------|--------------|---------|
| 1 | DA | 通信データ High 側 | 青 |
| 2 | DB | 通信データ Low 側 | 白 |
| 3 | DG | 信号グランド | 黄 |
| 4 | (NC) | - | - |
| 5 | SLD | シールド | (シールド) |



4.2.8 CC-Link 用ケーブル

CC-Link システム構築には専用ケーブルを使用してください。

専用ケーブル以外では CC-Link システムの性能が保証されません。

配線距離は CC-Link 仕様に準拠してください。以下の説明ではマルチドロップ接続について記載します。

全ての機器、ケーブルが Ver.1.10 対応である必要があります。

いずれかが Ver.1.00 製品の場合、Ver.1.00 の仕様に従います。

■Ver.1.10 対応 CC-Link 専用ケーブル (特性インピーダンス 110Ωタイプ)

| 通信速度 | 156kbps | 625kbps | 2.5Mbps | 5Mbps | 10Mbps |
|---------|---------|---------|---------|---------|---------|
| 局間ケーブル長 | 20cm 以上 |
| 最大伝送距離 | 1200m | 900m | 400m | 160m | 100m |

■Ver.1.10 対応 CC-Link 専用可動部用ケーブル (特性インピーダンス 110Ωタイプ)

伝送距離 70%品 (ケーブル型名末尾に「-7」が付いています。)

| 通信速度 | 156kbps | 625kbps | 2.5Mbps | 5Mbps | 10Mbps |
|---------|---------|---------|---------|---------|---------|
| 局間ケーブル長 | 20cm 以上 |
| 最大伝送距離 | 840m | 630m | 280m | 112m | 70m |

伝送距離 50%品 (ケーブル型名末尾に「-5」が付いています。)

| 通信速度 | 156kbps | 625kbps | 2.5Mbps | 5Mbps | 10Mbps |
|---------|---------|---------|---------|---------|---------|
| 局間ケーブル長 | 20cm 以上 |
| 最大伝送距離 | 600m | 450m | 200m | 80m | 50m |

伝送距離 30%品 (ケーブル型名末尾に「-3」が付いています。)

| 通信速度 | 156kbps | 625kbps | 2.5Mbps | 5Mbps | 10Mbps |
|---------|---------|---------|---------|---------|---------|
| 局間ケーブル長 | 20cm 以上 |
| 最大伝送距離 | 360m | 270m | 120m | 48m | 30m |

■CC-Link 専用ケーブルと可動部用ケーブルを混在させる場合、次の計算式による算出結果の範囲で混在可能です。

CC-Link 専用ケーブルの最大伝送距離 ≧

CC-Link 専用ケーブル長+ {可動部用ケーブル長 (伝送距離 70%品) ÷ 0.7}

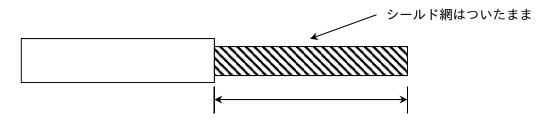
+ {可動部用ケーブル長 (伝送距離 50%品) ÷ 0.5}

+ {可動部用ケーブル長 (伝送距離 30%品) ÷ 0.3}

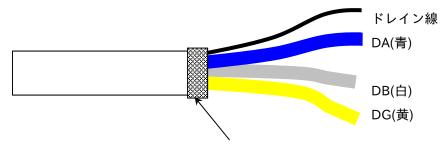
CC-Link Ver.1.00 の場合、局間ケーブル長および最大伝送距離の仕様が上表とは異なります。T分岐接続を行うときも同様に仕様が異なります。詳細は、CLPA 発行の CC-Link 敷設マニュアルを参照してください。

<mark>4.2.9</mark> CC-Link 用ケーブルの加工

(1) CC-Link 専用ケーブルの外側の被服をむいてください。

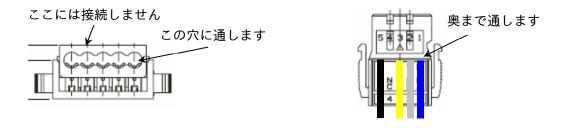


(2) シールド網を丁寧にほぐしてください。



シールド網は不要です。絶縁テープで保護してください。

(3) 各信号線をコネクタのカバーの穴から奥まで通してください。

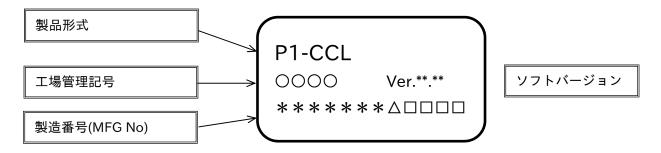


(4) コネクタのカバーを工具でおさえ、各信号線を固定してください。

4章 製品について

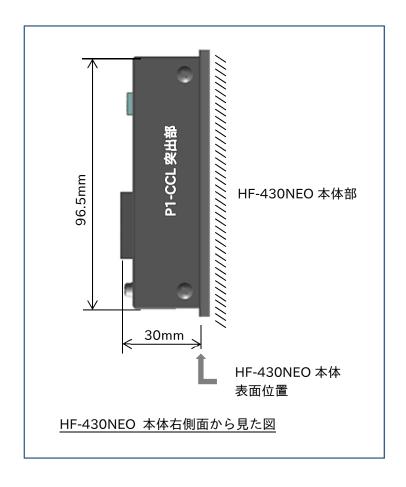
4.3 銘板

・本製品の銘板は以下の通りです。銘板には、形式をはじめとした本製品の情報が記載されています。



4.4 取付け時の寸法図

- ・本製品の取付け時の寸法図を以下に示します。
- ・本製品をインバータに取付けた際、以下の寸法でインバータ表面から突出します。 据付けの際、ご注意ください。



5章 同梱物

5.1 概要

本章には、同梱物について、ご購入されたときに点検して頂く内容が記載されています。

5.2 同梱物

・下記の内容が梱包されています。不備、不具合が有りましたら、すぐに弊社代理店にご連絡ください。



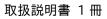




CC-Link コネクタ

P1-CCL

(CC-Link 通信オプション)1台





24V 外部給電コネクタ 1個

■同梱コネクタ仕様

| 名 称 | メーカ | 形式 |
|--------------|------------------|------------------|
| CC-Link コネクタ | スリーエムジャパン株式会社 | 35505-6000-BOMGF |
| 24V 外部給電コネクタ | フエニックス・コンタクト株式会社 | MC 1,5/2-ST-3,5 |

5.3 購入時の点検

5.3.1 開梱時の確認

・開梱時、下記の項目をご確認ください。 製品にご不審な点や不具合、お気づきの点などありましたら、弊社代理店まで連絡してください。

輸送中の破損・脱落、および本体に凹みなど損傷がないか調べてください。

· P1-CCL

梱包を解いた時、以下が同梱されているか確認してください。

1台 ・取扱説明書

・CC-Link コネクタ

2個

・24V 外部給電コネクタ 1個

🟏 ご注文通りの製品かどうか、銘板で再度確認してください。

6章 取付け

6

6.1 概要

本章には、インバータ本体への取付けに関わる内容について書かれています。 インバータの据付けに関しては、HF-430NEOの取扱説明書を参照してください。

6.2 取付け

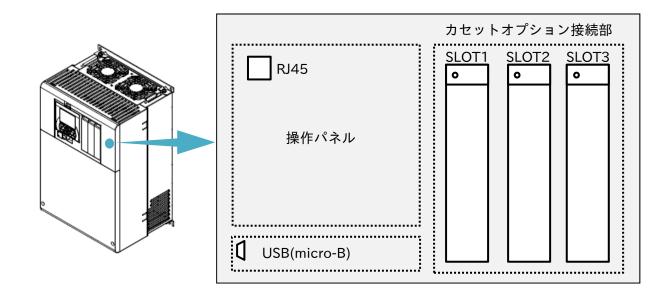
6.2.1 取付けについて

本製品は、インバータ本体のカセットオプション接続部に取付けます。

本製品を本体に取付ける前に「4章 製品について」を参照して、通信設定スイッチ (基板上の Dip スイッチ) の設定をしてください。

P1-CCL は SLOT 1 に取付けることを推奨します。

P1-CCL は SLOT 1~ 3 に取付け可能ですが、CC-Link コネクタが干渉するため P1-CCL を取付けた左隣の SLOT にはオプションを取付けることができません。

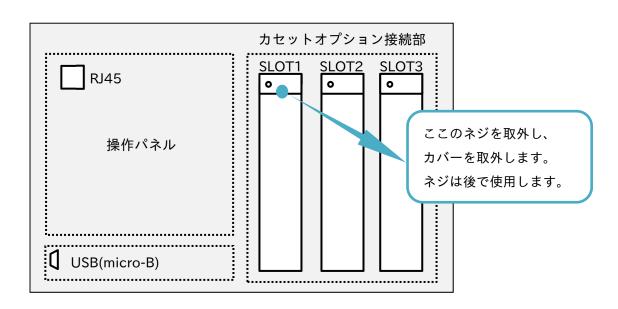


6.2.2 取付け方法

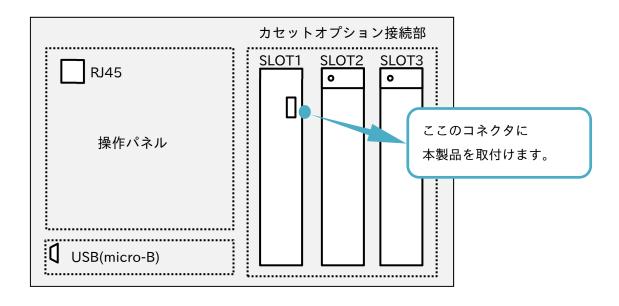
本製品を本体に取付ける前に「7章 パラメータ設定」を参照して、HF-430NEO のパラメータ設定をしてください。

下記説明では SLOT 1 に取付けます。

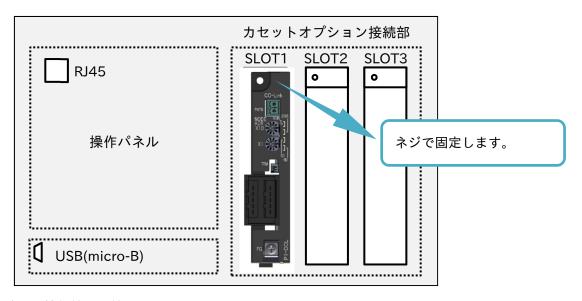
(1) HF-430NEO のカセットオプション接続部のカバーを取外してください。 取外したカバーは使用しませんが、大切に保管しておいてください。ネジは P1-CCL を固定するために 使用します。



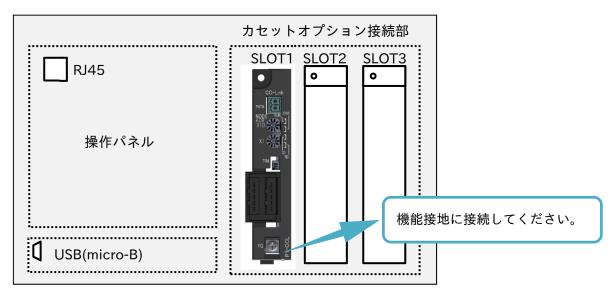
(2) 本製品を取付けます。SLOT 2~3 の場合、下側にもコネクタがありますが、本製品では使用しません。



(3)(1)で取外したネジで固定してください。



(4) FG 端子を機能接地に接続してください。



6.3 据付け

- ・通信線と動力線は、極力離した位置となるように配線してください。通信線と動力線の位置が近い場合、 ノイズにより通信できなくなる可能性があります。
- ・ネットワークの障害が発生した場合に備えて、インバータ緊急停止などの処置を別途設けてください。
- (1) 上位装置または周辺装置が通信異常を検出したら、インバータの 1 次電源を遮断する。
- (2) インバータの入力端子に「フリーラン」、「リセット」等を割り付けて、マスタの通信異常検出時にそれら端子を ON とする。
- (3) インバータ側の設定にて、通信異常時にインバータ停止、フリーラン、またはトリップとする。 (工場出荷設定は、CC-LINK からの指令で運転しているときに通信異常を検出すると、インバータは即時 停止トリップします。)

その他の据付けについては、インバータのユーザーズガイドを参照してください。

通信線(CC-LINK ケーブル)は、コネクタ部に通信線の全加重がかからないように通信線を固定する器具を使用 して固定してください。

7章 パラメータ設定

7

7.1 概要

本章には、本製品に関連するインバータ設定パラメータを説明致します。

7.2 パラメータの設定

本章には、P1-CCL を使用する際に必要なインバータの設定についての説明を記載しています。 oA-11/21/31、oA-12/22/32 のパラメータを変更した場合は、設定を有効にするためにインバータの電源を OFF / ON してください。

その他のパラメータは、設定変更時に反映されます。

7.2.1 設定が必要なパラメータ

■設定が必要なパラメータ

| 項目 | パラメータ | データ | 内 容 |
|----------|---------|---------------|------------------------------|
| | | 9 (Option-1) | |
| 第1主速指令選択 | [AA101] | 10 (Option-2) | |
| | | 11 (Option-3) | ・P1-CCL を接続したスロットを選択します。 |
| | | 4 (Option-1) | PT-CCLを接続したスロットを選択します。 |
| 第1運転指令選択 | [AA111] | 5 (Option-2) | |
| | | 6 (Option-3) | |

7.2.2 必要に応じて設定するパラメータ

■必要に応じて設定するパラメータ

| 項目 | パラメータ | データ | 内 容 | 注 | 意 |
|-----------|-------------------------------|----------------|---|----------|---|
| 通信監視タイマ設定 | [oA-11] [oA-21] [oA-31] | 0.00~100.00[s] | CC-Link 通信の無通信タイムアウトの時間を設定します。 CC-Link 通信のタイムアウト検出 (L.RUN LEDが消灯) 後に監視する時間になります。 0.00[s]を設定した場合、無通信タイムアウトの検出は行いません。 | <u>!</u> | |
| 通信異常時動作設定 | [oA-12] [oA-22] [oA-32] | 00~04 | CC-Link 通信の無通信タイムアウトが発生した時の動作を設定します。 | | ļ |

^{*}注意するポイント

7.2.3 本製品とインバータとの設定

本製品接続時のインバータ動作に関連する設定パラメータと設定内容を以下の表に示します。

■パラメータ

| コード | 名称 | データ範囲 | 初期値 |
|-------|--------------------------|------------------|-----|
| oA-10 | オプションエラー発生時の動作選択(スロット 1) | | |
| oA-20 | オプションエラー発生時の動作選択(スロット 2) | 00(エラー)/01(運転継続) | 00 |
| oA-30 | オプションエラー発生時の動作選択(スロット 3) | | |

- · [oA-10]: オプションエラー発生時の動作選択(スロット 1)
- ·[oA-20]: オプションエラー発生時の動作選択(スロット 2)
- · [oA-30]: オプションエラー発生時の動作選択(スロット 3)

本製品とインバータとの通信切断が発生した際に、インバータをオプションエラーとしてトリップさせる ことを設定できます。

トリップさせる: 00(エラー)

トリップさせない: 01(運転継続)

本製品を取り付けたインバータのオプションスロットに対応したパラメータを設定してください。

トリップさせない: 01(運転継続)を選択した場合、インバータと本製品との通信断線による運転停止をしません。したがって、インバータの運転中にインバータと本製品との通信断線が発生した場合に、上位装置から本製品を通じての停止指令はできなくなりますので、ご注意ください。

7.2.4 その他のパラメータ設定

本製品をご使用の際は、7.2.2 必要に応じて設定するパラメータ、7.2.3 本製品とインバータに関するパラメータの内容に加えて、次のパラメータ設定をご確認ください。

・[CF-11]: レジスタデータ A, V⇔%変換機能 本製品をお使いの際は、00(A, V)を設定してください。00(A, V)以外を選択

本製品をお使いの際は、00(A, V)を設定してください。00(A, V)以外を選択した場合、通信で取得されるパラメータ数値と、インバータのオペレータ(VOP)で表示される数値とが異なります。

· [oA-13]:

起動時運転指令動作選択(スロット 1)

· [oA-23]:

起動時運転指令動作選択(スロット 2)

· [oA-33]:

起動時運転指令動作選択(スロット 3)

設定を変更しないように、お願いします。

8

8章 CC-Link

8.1 概要

本章には、CC-Link 通信についての説明を記載しています。

8.2 CSP+ファイル

必要に応じて CSP+ファイルを CC-Link マスタの Engineering tool にインストールしてください。 CSP+ファイルは CC-Link 機器固有の情報が記載されたファイルです。

CSP+ファイルは住友重機械工業株式会社 PTC 事業部のウェブサイトからダウンロードできます。 https://www.shi.co.jp/PTC/

初めてご利用の場合は、ユーザ登録をお願いしております。CSP+ファイルをダウンロードできない場合は、 弊社代理店までお問い合わせください。

8.3 リモート入力 RX、リモート出力 RY

リモート入力 RX はサイクリック通信で P1-CCL がマスタに送信するビットデータです。 リモート出力 RY サイクリック通信でマスタが P1-CCL に送信するビットデータです。

スレーブ局の RX、RY の最終の 16 ビットはシステム領域です。 そのため、下記 3 つの RX、RY No.は CC-Link Ver.と拡張サイクリック設定で変わります。

- ・エラー状態フラグ
- ・リモート Ready
- ・エラーリセット要求フラグ

8.3.1 Ver.1.00,1.10 および Ver.2.00 (1 倍設定)、Ver.2.00 (2 倍設定) RX、RY ともには 32 点です。

| | P1-CCL → マスタ | | | マスタ → P1-CCL | |
|---------------|----------------|--------|----------|---------------|-------------|
| RX No. | 信号名称 | | RY No. | 信号名称 | |
| RXn0 | 正転中 | 各社共通 | RYn0 | 正転指令 | - 各社共通 |
| RXn1 | 逆転中 | 1 台社共地 | RYn1 | 逆転指令 | - 台社共通 |
| RXn2 | 出力端子 UPF | | RYn2 | 入力端子 FR 機能 | |
| RXn3 | 出力端子 DRV | | RYn3 | 入力端子 RR 機能 | |
| RXn4 | 出力端子 X1 | | RYn4 | 入力端子 DFL 機能 | 1 |
| RXn5 | 出力端子 X2 | | RYn5 | 入力端子 DFM 機能 | 各社固有 |
| RXn6 | 出力端子 X3 | | RYn6 | 入力端子 AUT 機能 | |
| RXn7 | リレー出力端子 RL | | RYn7 | 入力端子 MBS 機能 | |
| RXn8 | アラームリレー出力端子 FL | 各社固有 | RYn8 | 入力端子 JOG 機能 | 1 |
| RXn9 | | 1 谷社四有 | RYn9 | フリーランストップ | 各社共通 |
| ~ | 未使用 | | RYnA | 入力端子 ES 機能 | |
| RXnB | | | RYnB | 入力端子 RST 機能 | 1 |
| RXnC | モニタ中 | | RYnC | モニタ指令 |] - 各社固有 |
| RXnD | 周波数設定完了 (RAM) | | RYnD | 周波数設定指令 (RAM) | 1 在社団名 |
| RXnE | 未使用 | | RYnE | 入力端子 DFH 機能 | |
| RXnF | 命令コード実行完了 | | RYnF | 命令コード実行要求 | |
| RX(n+1)0 | | | RY(n+1)0 | | |
| ~ | 予約 | | ~ | 予約 | |
| RX(n+1)7 | | | RY(n+1)7 | | |
| RX(n+1)8 | | | RY(n+1)8 | | |
| ~ | 未使用 | | ~ | 未使用 十 | |
| RX(n+1)9 | | | RY(n+1)9 | | |
| RX(n+1)A | エラー状態フラグ | | RY(n+1)A | エラーリセット要求 | フラグ |
| RX(n+1)B | リモート Ready | | RY(n+1)B | | |
| RX(n+1)C | 7.L | | ~ ^ | 予約 | |
| ~ DV(n+1)F | 予約 | | RY(n+1)F | | |
| RX(n+1)F | | | | | |

n は局番設定で決まります。

8.3.2 Ver.2.00 (4 倍設定)

RX、RYともには64点です。

| | P1-CCL → マスタ | | | マスタ → P1-CCL | |
|----------------------|-------------------------|------|----------------------|---------------|--------------|
| RX No. | 信号名称 | | RY No. | 信号名称 | |
| RXn0 | 正転中 | 各社共通 | RYn0 | 正転指令 | 各社共通 |
| RXn1 | 逆転中 | 台社共理 | RYn1 | 逆転指令 | 台 位共地 |
| RXn2 | 出力端子 UPF | | RYn2 | 入力端子 FR 機能 | |
| RXn3 | 出力端子 DRV | | RYn3 | 入力端子 RR 機能 | 1 |
| RXn4 | 出力端子 X1 | | RYn4 | 入力端子 DFL 機能 | 7 |
| RXn5 | 出力端子 X2 | | RYn5 | 入力端子 DFM 機能 | 各社固有 |
| RXn6 | 出力端子 X3 | | RYn6 | 入力端子 AUT 機能 | |
| RXn7 | リレー出力端子 RL | | RYn7 | 入力端子 MBS 機能 | 1 |
| RXn8 | アラームリレー出力端子 FL | 各社固有 | RYn8 | 入力端子 JOG 機能 | 7 |
| RXn9 | | 台社回行 | RYn9 | フリーランストップ | 各社共通 |
| ~ | 未使用 | | RYnA | 入力端子 ES 機能 | |
| RXnB | | | RYnB | 入力端子 RST 機能 | 1 |
| RXnC | モニタ中 | | RYnC | モニタ指令 | ■ 各社固有 |
| RXnD | 周波数設定完了 (RAM) | | RYnD | 周波数設定指令 (RAM) | 台 社自有 |
| RXnE | 未使用 | | RYnE | 入力端子 DFH 機能 | |
| RXnF | 命令コード実行完了 | | RYnF | 命令コード実行要求 | |
| RX(n+1)0 | | | RY(n+1)0 | | |
| ~ | 未使用 | | ~ | 未使用 | |
| RX(n+2)F | | | RY(n+2)F | | |
| RX(n+3)0 | | | RY(n+3)0 | | |
| ~ | 予約 | | ~ | 予約 | |
| RX(n+3)7 | | | RY(n+3)7 | | |
| RX(n+3)8 | + /= == | | RY(n+3)8 | +#= | |
| ~ RX(n+3)9 | 未使用 | | ~ PV(n 2)0 | 未使用 | |
| RX(n+3)9 RX(n+3)A | エラー状態フラグ | , | RY(n+3)9 RY(n+3)A | エラーリセット要求 | フラガ |
| | エノー(小思ノフク リモート Ready | | KT(II+3)A | エノーラビット安水 | 7 77 |
| RX(n+3)B | 7 T - F Ready | | RY(n+3)B | | |
| RX(n+3)C ∼ | 予約 | | ~ | 予約 | |
| RX(n+3)F | ገ. ነለብ | | RY(n+3)F | | |
| | | | ļ | <u> </u> | |

nは局番設定で決まります。

エラー状態フラグ、エラーリセット要求フラグ、リモート Ready の RX No.、RY No.は Ver.1.00, 1.10 および Ver.2.00 (1 倍設定)、Ver.2.00 (2 倍設定)と異なります。

<mark>8.3.3</mark> Ver.2.00 (8 倍設定)

RX、RY ともには 128 点です。

| P1-CCL → マスタ | | マスタ → P1-CCL | | | |
|--------------|--------------------------|--------------|--------------|---------------|------|
| RX No. | 信号名称 | | RY No. | 信号名称 | |
| RXn0 | 正転中 | 各社共通 | RYn0 | 正転指令 | 各社共通 |
| RXn1 | 逆転中 | 台社共进 | RYn1 | 逆転指令 | 台位共通 |
| RXn2 | 出力端子 UPF | | RYn2 | 入力端子 FR 機能 | |
| RXn3 | 出力端子 DRV | | RYn3 | 入力端子 RR 機能 | 1 |
| RXn4 | 出力端子 X1 | | RYn4 | 入力端子 DFL 機能 | 1 |
| RXn5 | 出力端子 X2 | | RYn5 | 入力端子 DFM 機能 | 各社固有 |
| RXn6 | 出力端子 X3 | | RYn6 | 入力端子 AUT 機能 | |
| RXn7 | リレー出力端子 RL | | RYn7 | 入力端子 MBS 機能 | |
| RXn8 | アラームリレー出力端子 FL | 各社固有 | RYn8 | 入力端子 JOG 機能 | 1 |
| RXn9 | | 台社四有 | RYn9 | フリーランストップ | 各社共通 |
| ~ | 未使用 | | RYnA | 入力端子 ES 機能 | |
| RXnB | | | RYnB | 入力端子 RST 機能 |] |
| RXnC | モニタ中 | | RYnC | モニタ指令 | 各社固有 |
| RXnD | 周波数設定完了 (RAM) | | RYnD | 周波数設定指令 (RAM) | 有任四名 |
| RXnE | 未使用 | | RYnE | 入力端子 DFH 機能 |] |
| RXnF | 命令コード実行完了 | | RYnF | 命令コード実行要求 | |
| RX(n+1)0 | | | RY(n+1)0 | | |
| ~ | 未使用 | | ~ | 未使用 | |
| RX(n+6)F | | | RY(n+6)F | | |
| RX(n+7)0 | w | | RY(n+7)0 | ¬ | |
| ~ | 予約 | | ~ | 予約 | |
| RX(n+7)7 | | | RY(n+7)7 | | |
| RX(n+7)8 | 未使用 | | RY(n+7)8 | 上 未使用 | |
| RX(n+7)9 | 不使用 | | RY(n+7)9 | 本使用 | |
| RX(n+7)A | エラー状態フラグ | | RY(n+7)A | エラーリセット要求 | フラグ |
| RX(n+7)B | エノー(水感)フラク リモート Ready | | KI (III / /A | エノ フロフト安小 | |
| RX(n+7)C |) E i Neady | | RY(n+7)B | | |
| ~ | 予約 | | ~ | 予約 | |
| RX(n+7)F | 2 4.3 | | RY(n+7)F | | |

n は局番設定で決まります。

エラー状態フラグ、エラーリセット要求フラグ、リモート Ready の RX No.、RY No.は Ver.1.00, 1.10 および Ver.2.00 (1 倍設定)、Ver.2.00 (2 倍設定) Ver.2.00 (4 倍設定)と異なります。

8.3.4 RX 詳細

| RX No. | 信号名称 | 内 容 | |
|----------------------------------|----------------|---|--|
| RXn0 | 正転中 | OFF: 正転中以外 (停止中、逆転中) ON: 正転中 | |
| RXn1 | 逆転中 | OFF: 逆転中以外 (停止中、正転中) ON: 逆転中 | |
| RXn2 | 出力端子 UPF | | |
| RXn3 | 出力端子 DRV | | |
| RXn4 | 出力端子 X1 | OFF. Where OFF | |
| RXn5 | 出力端子 X2 | OFF: 出力端子 OFF ON: 出力端子 ON | |
| RXn6 | 出力端子 X3 | ON. 山力姉子 ON | |
| RXn7 | リレー出力端子 RL | | |
| RXn8 | アラームリレー出力端子 FL | | |
| RXnC | モニタ中 | モニタ指令 (RYnC) ON にて RWrn (Ver.2.00 2 倍設定、4 倍設定、8 倍設定時は RWrn+4~RWrn+7 も含む) のモニタ値がセットされる と、ON します。 モニタ指令 (RYnC) を OFF すると、OFF します。 | |
| RXnD | 周波数設定完了 (RAM) | 周波数設定指令 (RYnD) ON により、設定周波数がインバータに書込まれると ON します。 周波数設定指令 (RYnD) を OFF すると、OFF します。 | |
| RXnF | 命令コード実行完了 | 命令コード要求指令 (RYnF) ON により、命令コード (RWwn+2 (Ver.2.00 4 倍設定、8 倍設定時は RWwn+8、RWwn+A も含む)) に対応した処理が実行され、完了すると ON します。 命令コード実行要求 (RYnF) を OFF すると、OFF します。 | |
| RX(n+1)A RX(n+3)A RX(n+7)A | エラー状態フラグ | インバータにトリップ発生時 ON します。 | |
| RX(n+1)B RX(n+3)B RX(n+7)B | リモート Ready | 電源投入後、ハードウェアリセット後、Ready 状態になった場合に ON します。マスタユニットからの読出し/書込み時のインタロックとして使用してください。 インバータにトリップ発生時、OFF します。 | |

n は局番設定で決まります。

エラー状態フラグ、リモート Ready の RX No.は CC-Link Ver.と拡張サイクリック設定で変わります。

8.3.5 RY 詳細

| RY No. | 信号名称 | 内容 | | |
|----------------------------------|------------------|--|--|--|
| RYn0 | 正転指令 | OFF:停止指令 ON:正転指令 | | |
| RYn1 | 逆転指令 | OR: 連転指令 同時 ON は停止指令になります。 | | |
| RYn2 | 入力端子 FR 機能 | | | |
| RYn3 | 入力端子 RR 機能 | | | |
| RYn4 | 入力端子 DFL 機能 | OFF : 3 + # 7 OFF | | |
| RYn5 | 入力端子 DFM 機能 | OFF:入力端子 OFF ON:入力端子 ON | | |
| RYn6 | 入力端子 AUT 機能 | I ON . 八万端于 ON | | |
| RYn7 | 入力端子 MBS 機能 | | | |
| RYn8 | 入力端子 JOG 機能 | | | |
| RYn9 | フリーランストップ | OFF: フリーランストップ OFF ON: フリーランストップ ON | | |
| RYnA | 入力端子 ES 機能 | OFF: 入力端子 OFF | | |
| RYnB | 入力端子 RST 機能 | ON:入力端子 ON | | |
| RYnC | モニタ指令 | ON すると、RWrn (Ver.2.00 2 倍設定、4 倍設定、8 倍設定時は RWrn+4~ RWrn+7 も含む) にモニタ値がセットされ、モニタ中 (RXnC) が ON します。 ON の間、常にモニタ値は更新されます。 | | |
| RYnD | 周波数設定指令 (RAM) | ON すると、設定周波数 (RWwn+1) がインバータに書込まれ、完了すると 周波数設定完了 (RXnD) が ON します。 | | |
| RYnE | 入力端子 DFH 機能 | OFF: 入力端子 OFF ON: 入力端子 ON | | |
| RYnF | 命令コード実行要求 | ON すると、命令コード (RWwn+2 (Ver.2.00 4 倍設定、8 倍設定時は RWwn+8、RWwn+A も含む)) にセットされた命令コードに対応した処理が 実行され、完了すると命令コード実行完了 (RXnF) が ON します。 命令コード実行エラー発生時は、返答コードとエラー位置 (RWrn+2) に 0 以外の値がセットされます。 | | |
| RY(n+1)A RY(n+3)A RY(n+7)A | エラーリセット要求 フラグ | ON すると、トリップリセットを行い、エラー状態フラグ (RX(n+1)A、RX(n+3)A、RX(n+7)A)) が OFF します。 | | |

n は局番設定で決まります。

エラーリセット要求フラグの RY No.と、エラーリセット要求フラグ ON でトリップリセット時に OFF するエラー状態フラグの RX No.は CC-Link Ver.と拡張サイクリック設定で変わります。

8.4 リモートレジスタ RWr / RWw

RWr はサイクリック通信で P1-CCL がマスタに送信するワードデータです。 RWw はサイクリック通信でマスタが P1-CCL に送信するワードデータです。

8.4.1 Ver.1.00,1.10 および Ver.2.00 (1 倍設定)

RWr、RWw ともに 4 点です。

| P1-CCL → マスタ | | マスタ → P1-CCL | |
|--------------|-------------|--------------|----------|
| アドレス | 内 容 | アドレス | 内 容 |
| RWrn | モニタ値 1 | RWwn | モニタコード 1 |
| RWrn+1 | 出力周波数 | RWwn+1 | 設定周波数 |
| RWrn+2 | 返答コードとエラー位置 | RWwn+2 | 命令コード 1 |
| RWrn+3 | 読出しデータ 1 | RWwn+3 | 書込みデータ1 |

n は局番設定で決まります。

8.4.2 Ver.2.00 (2 倍設定)

RWr、RWw ともに 8 点です。

| P1-CCL → マスタ | | マスタ → P1-CCL | |
|--------------|-------------|--------------|----------|
| アドレス | 内 容 | アドレス | 内 容 |
| RWrn | モニタ値 1 | RWwn | モニタコード 1 |
| RWrn+1 | 出力周波数 | RWwn+1 | 設定周波数 |
| RWrn+2 | 返答コードとエラー位置 | RWwn+2 | 命令コード 1 |
| RWrn+3 | 読出しデータ 1 | RWwn+3 | 書込みデータ 1 |
| RWrn+4 | モニタ値 2 | RWwn+4 | モニタコード 2 |
| RWrn+5 | モニタ値 3 | RWwn+5 | モニタコード 3 |
| RWrn+6 | モニタ値 4 | RWwn+6 | モニタコード 4 |
| RWrn+7 | モニタ値 5 | RWwn+7 | モニタコード 5 |

n は局番設定で決まります。

8.4.3 Ver.2.00 (4 倍設定)

RWr、RWw ともに 16 点です。

| P1-C0 | P1-CCL → マスタ | | マスタ → P1-CCL | |
|--------|--------------|--------|--------------|--|
| アドレス | 内 容 | アドレス | 内 容 | |
| RWrn | モニタ値 1 | RWwn | モニタコード 1 | |
| RWrn+1 | 出力周波数 | RWwn+1 | 設定周波数 | |
| RWrn+2 | 返答コードとエラー位置 | RWwn+2 | 命令コード 1 | |
| RWrn+3 | 読出しデータ 1 | RWwn+3 | 書込みデータ1 | |
| RWrn+4 | モニタ値 2 | RWwn+4 | モニタコード 2 | |
| RWrn+5 | モニタ値3 | RWwn+5 | モニタコード 3 | |
| RWrn+6 | モニタ値 4 | RWwn+6 | モニタコード 4 | |
| RWrn+7 | モニタ値 5 | RWwn+7 | モニタコード 5 | |
| RWrn+8 | 読出しデータ 2 | RWwn+8 | 命令コード 2 | |
| RWrn+9 | 読出しデータ3 | RWwn+9 | 書込みデータ 2 | |
| | | RWwn+A | 命令コード 3 | |
| RWrn+A | | RWwn+B | 書込みデータ3 | |
| ~ | 未使用 | RWwn+C | | |
| RWrn+F | | ~ | 未使用 | |
| | | RWwn+F | | |

n は局番設定で決まります。

8.4.4 Ver.2.00 (8 倍設定)

RWr、RWw ともに 32 点です。

| P1-6 | P1-CCL → マスタ | | スタ → P1-CCL |
|---------|--------------|---------|-------------|
| アドレス | 内 容 | アドレス | 内 容 |
| RWrn | モニタ値 1 | RWwn | モニタコード 1 |
| RWrn+1 | 出力周波数 | RWwn+1 | 設定周波数 |
| RWrn+2 | 返答コードとエラー位置 | RWwn+2 | 命令コード1 |
| RWrn+3 | 読出しデータ 1 | RWwn+3 | 書込みデータ 1 |
| RWrn+4 | モニタ値 2 | RWwn+4 | モニタコード 2 |
| RWrn+5 | モニタ値3 | RWwn+5 | モニタコード 3 |
| RWrn+6 | モニタ値 4 | RWwn+6 | モニタコード 4 |
| RWrn+7 | モニタ値 5 | RWwn+7 | モニタコード 5 |
| RWrn+8 | 読出しデータ 2 | RWwn+8 | 命令コード 2 |
| RWrn+9 | 読出しデータ 3 | RWwn+9 | 書込みデータ2 |
| | | RWwn+A | 命令コード 3 |
| RWrn+A | | RWwn+B | 書込みデータ3 |
| ~ | 未使用 | RWwn+C | |
| RWrn+1F | | ~ | 未使用 |
| | | RWwn+1F | |

n は局番設定で決まります。

8.4.5 RWr 詳細

| アドレス | 信号名称 | 内 容 |
|--------|-------------|--|
| RWrn | モニタ値 1 | モニタコード 1 (RWwn) に設定したコードのモニタ値が設定されます。 |
| RWrn+1 | 出力周波数 | 現在の出力周波数 (0.01Hz 単位) が常時設定されます。 |
| RWrn+2 | 返答コードとエラー位置 | 下位バイトが返答コードです。 上位バイトがエラー位置です。 [返答コード] 命令コード 1 (RWwn+2)、命令コード 2 (RWwn+8)、命令コード 3 (RWwn+A) に対応した返答コードが設定されます。 正常回答は 0 が設定され、データ誤りの場合は 0 以外が設定されます。 [エラー位置] データ誤りの場合、エラーを検出した位置が設定されます。 |
| RWrn+3 | 読出しデータ 1 | 正常回答の場合、命令コード 1 で指令された命令に対する返答データが設定 されます。 |
| RWrn+4 | モニタ値 2 | モニタコード 2 (RWwn+4) に設定したコードのモニタ値が設定されます。 |
| RWrn+5 | モニタ値 3 | モニタコード 3 (RWwn+5) に設定したコードのモニタ値が設定されます。 |
| RWrn+6 | モニタ値 4 | モニタコード 4 (RWwn+6) に設定したコードのモニタ値が設定されます。 |
| RWrn+7 | モニタ値 5 | モニタコード 5 (RWwn+7) に設定したコードのモニタ値が設定されます。 |
| RWrn+8 | 読出しデータ 2 | 正常回答の場合、命令コード 2 で指令された命令に対する返答データが設定 されます。 |
| RWrn+9 | 読出しデータ3 | 正常回答の場合、命令コード 3 で指令された命令に対する返答データが設定 されます。 |

nは局番設定で決まります。

8.4.6 RWw 詳細

| アドレス | 信号名称 | 内 容 |
|---------------|---------------|--|
| RWwn | モニタコード 1 | 参照したいモニタのコードを設定してください。設定完了後モニタ指令 (RYnC) を ON |
| KVVVII | モータコートー | すると、モニタ値 1 (RWrn) にモニタした値が設定されます。 |
| RWwn+1 | 設定周波数 | 設定周波数 (0.01Hz 単位) を設定してください。 |
| | | パラメータの読出し、書込み、エラーの参照、エラーのクリア等を実行するための |
| RWwn+2 | 命令コード 1 | 命令コードを設定します。 |
| T(VVVVIII / Z | | 本レジスタ設定完了後、命令コード実行要求 (RYnF) を ON することにより命令が実行 |
| | | されます。命令実行が完了すると命令コード実行完了 (RXnF) が ON になります。 |
| | | 必要に応じて上記命令コード1で指定するデータを設定してください。 |
| RWwn+3 | 書込みデータ 1 | 上記命令コード 1 と本レジスタ設定後、命令コード実行要求 (RYnF) してください。 |
| | | 書込みデータが不要な場合は 0 にしてください。 |
| RWwn+4 | モニタコード 2 | 参照したいモニタのコードを設定してください。設定完了後モニタ指令 (RYnC) を ON |
| 10000011111 | | すると、モニタ値 2 (RWrn+4) にモニタした値が設定されます。 |
| RWwn+5 | モニタコード 3 | 参照したいモニタのコードを設定してください。設定完了後モニタ指令 (RYnC) を ON |
| | | すると、モニタ値 3 (RWrn+5) にモニタした値が設定されます。 |
| RWwn+6 | モニタコード4 | 参照したいモニタのコードを設定してください。設定完了後モニタ指令 (RYnC) を ON |
| | | すると、モニタ値 4 (RWrn+6) にモニタした値が設定されます。 |
| RWwn+7 | モニタコード 5 | 参照したいモニタのコードを設定してください。設定完了後モニタ指令 (RYnC) を ON |
| | | すると、モニタ値 5 (RWrn+7) にモニタした値が設定されます。 |
| | | パラメータの読出し、書込み、エラーの参照、エラーのクリア等を実行するための |
| RWwn+8 | 命令コード 2 | 命令コードを設定します。 |
| | | 命令コード設定完了後、命令コード実行要求 (RYnF) を ON することにより命令が実行 |
| | | されます。命令実行が完了すると命令コード実行完了(RXnF)がONになります。 |
| D | | 必要に応じて上記命令コード2で指定するデータを設定してください。 |
| RWwn+9 | 書込みデータ 2 | 上記命令コード2と本レジスタ設定後、命令コード実行要求 (RYnF) してください。 |
| | | 書込みデータが不要な場合は0にしてください。 |
| | | パラメータの読出し、書込み、エラーの参照、エラーのクリア等を実行するための |
| RWwn+A | 命令コード 3 | 命令コードを設定します。 |
| | | 命令コード設定完了後、命令コード実行要求 (RYnF) を ON することにより命令が実行 されます。命令実行が完了すると命令コード実行完了 (RXnF) が ON になります。 |
| | | 必要に応じて上記命令コード3で指定するデータを設定してください。 |
| RWwn+B | 書込みデータ 3 | 必要に応じて工品のカコート3で指定りるアータを設定してください。 上記命令コード3と本レジスタ設定後、命令コード実行要求 (RYnF) してください。 |
| L///WII+D | 音込みアータ 3 | 工品のウォート3と本レンスタ設定後、のウォート美行要求(RTNF)してください。 書込みデータが不要な場合は0にしてください。 |
| | | |

nは局番設定で決まります。

8.4.7 モニタコード

インバータの2ワードのパラメータのモニタ範囲は、1ワードで表現できる値を超える場合、その上下限の値になります。

符号付の場合

上限:32767 下限:-32768

符号なしの場合

上限:65535 下限:0

次ページに、モニタコード表を示します。

| コード | パラメータ | | | W // | l |
|--------|-------|--------------------------|---|--------|-----|
| No. | コード | 機能名称 | モニタ範囲 | 単位 | 備考 |
| 0x0001 | dA-01 | 出力周波数モニタ | 0 ~ 59000 | 0.01Hz | |
| 0x0002 | dA-02 | 出力電流モニタ | 0 ~ 65535 | 0.01A |] _ |
| 0x0003 | dA-18 | 出力電圧モニタ | 0 ~ 8000 | 0.1V | |
| 0x0005 | FA-01 | 主速指令モニタ | 0 ~ 59000 | | |
| 0x0006 | dA-08 | 速度検出値モニタ | -32768 ~ 32767 | 0.01Hz | l ! |
| 0x0007 | dA-17 | 出力トルクモニタ | -10000 ~ 10000 | 0.1% | |
| 0x0009 | dA-41 | 制動抵抗動作回路 負荷率モニタ | 0 ~ 10000 | 0.01% | |
| 0x000A | dA-42 | 電子サーマル負荷率モニタ (モータ) | 0 70 10000 | 0.01% | |
| 0x000D | dA-30 | 入力電力モニタ | 0 ~ 60000 | 0.01kW |] - |
| 0x000E | dA-34 | 出力電力モニタ | 0 ~ 60000 | U.UTKW | |
| 0x000F | dA-51 | 入力端子モニタ | 2^0~2^10:入力端子 FR~DHH | | |
| 0x0010 | dA-54 | 出力端子モニタ | 2^0~2^4:出力端子:UPF~X3 2^5:リレー出力端子 RY 2^6:アラームリレー出力端子 FL | - | |
| 0x0013 | dA-20 | 現在位置モニタ | -32768 ~ 32767 | 1pls | |
| 0x0014 | dC-24 | 累積電源 ON 時間 | | 1hr | |
| 0x0017 | dC-22 | RUN 中累積時間モニタ | 0 ~ 65535 | 1111 | ك ا |
| 0x0019 | dA-32 | 積算入力電力モニタ | | 0.1kW | |
| 0x001A | dA-03 | 運転方向モニタ | 0 ~ 3 0:停止、1:零速出力中 2:正転中、3:逆転中 | - | _ |
| 0x001B | db-30 | PID1 フィードバックデータ 1 モニタ | 0 ~ 10000 | 0.01% | |
| 0x001C | dA-06 | 出力周波数変換モニタ | 0 ~ 65535 | 0.01 | l ! |
| 0x001D | dA-15 | トルク指令モニタ (計算後) | -10000 ~ 10000 | 0.1% | |
| 0x001E | FA-16 | トルクバイアス指令モニタ | -5000 ~ 5000 | 0.1% | |
| 0x001F | dC-15 | 冷却フィン温度モニタ | -200 ~ 2000 | 0.1℃ | |
| 0x0020 | dA-38 | モータ温度モニタ | | 0.10 | - |
| 0x0021 | dC-16 | 寿命診断モニタ | 0 ~ 3 bit0:基板上コンデンサ bit1:冷却ファン | | |
| 0x0022 | dA-28 | パルスカウンタモニタ | 0 ~ 65535 | 1 | |
| 0x0023 | FA-20 | 位置指令モニタ | -32768 ~ 32767 | | |
| 0x0024 | - | トリップ回数モニタ | 0 ~ 65535 | 1 | |
| 0x0025 | - | トリップ来歴モニタ 1 | | 7 - | |
| 0x0026 | - | トリップ来歴モニタ 2 |] | | |
| 0x0027 | - | トリップ来歴モニタ3 | 0 ~ 122 | | |
| 0x0028 | - | トリップ来歴モニタ 4 | | | - |
| 0x0029 | - | トリップ来歴モニタ5 | | | |
| 0x002A | - | トリップ来歴モニタ 6 | | | |
| 0x002B | dE-50 | ワーニングコード | 0 ~ 207 | |] |
| 0x002C | dA-40 | 直流電圧モニタ | 0 ~ 10000 | 0.1Vdc | |

[!] 注意するポイントを示します。

8章 CC-Link

8.4.8 命令コード

| 項目 | コード No. | データ内容 | 備考 |
|------------------|------------------|---------------------------|--------|
| エラー履歴 | 0x0074 | トリップモニタ 1、2 の読出し | |
| No.1、No.2 読出 | | 上位:トリップモニタ 2 下位:トリップモニタ 1 | |
| エラー履歴 | 0x0075 | トリップモニタ 3、4 の読出し | |
| No.3、No.4 読出 | 0.0073 | 上位:トリップモニタ 4 下位:トリップモニタ 3 | |
| エラー履歴 | 0x0076 | トリップモニタ 5、6 の読出し | _ |
| No.5、No.6 読出 | 0x0076 | 上位:トリップモニタ 6 下位:トリップモニタ 5 | |
| エラー履歴 | 0x0077 | トリップモニタ 7、8 の読出し | |
| No.7、No.8 読出 | 0x0077 | 上位:トリップモニタ 8 下位:トリップモニタ 7 | |
| 設定周波数 (RAM) 読出 | 0x006D | 設定周波数 (RAM) の読出し | 0.01Hz |
| 改定周波数 (NAIVI) 凯田 | 0,000 | 改定向放数 (NAM) の配出し | 単位 |
| パラメータ読出 | Modbus レジスタ番号 | インバータのパラメータの読出し | |
| ハラグーラ配出 | Modbus レノハラ音与 | 詳細は「12 パラメーター覧」を参照してください。 | |
| パラメータ書込 | Modbus レジスタ番号 | インバータのパラメータへの書込み | |
| ハファータ音込 | + 30000 (0x7530) | 詳細は「12 パラメータ一覧」を参照してください。 | - |
| 異常内容一括クリア | 0x00F4 | トリップ来歴クリア | |
| パラメータオールクリア | 0x00FC | ユーザ初期化 | |
| インバータリセット | 0x00FD | インバータリセット | |

8.4.9 返答コード

| コード番号 | 内 容 | 要 因 |
|-------|----------------------|------------------------|
| 0x01 | 書込みモードエラー | 読出し専用パラメータに書込みを行った。 |
| 0x02 | パラメータ選択エラー | モニタコード、命令コードが間違っている。 |
| 0x03 | データ設定エラー | 書込みデータが範囲外など。 |
| 0x04 | インバータ状態、ソフトロックによるエラー | インバータが書込みを受け付けない状態。 |
| 0x05 | 同一命令コードの重複書込み有り | ある命令コードに対する書込みが重複していた。 |

8.4.10 エラー位置

| コード番号 | 内 容 |
|-------|----------|
| 0x01 | モニタコード 1 |
| 0x02 | 設定周波数 |
| 0x03 | 命令コード1 |
| 0x04 | 書込みデータ 1 |
| 0x05 | モニタコード 2 |
| 0x06 | モニタコード 3 |
| 0x07 | モニタコード 4 |
| 0x08 | モニタコード 5 |
| 0x09 | 命令コード 2 |
| 0x0A | 書込みデータ 2 |
| 0x0B | 命令コード 3 |
| 0x0C | 書込みデータ3 |

連続したレジスタに対して書込みを行った場合、後のレジスタ書込みで異常があった場合でも、前のレジスタ 書込みで異常を検出する場合があります。

9章 機能

9

9.1 概要

本章には、P1-CCLの機能に関する内容を記載しています。

9.2 機能一覧

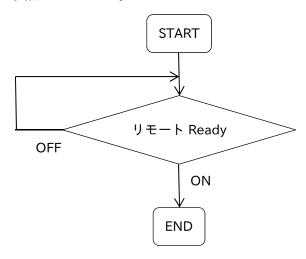
P1-CCL がサポートしている機能は下表の通りです。

| 項番号 | 機能の内容 |
|-----|-----------------------|
| 9.3 | リモート Ready の確認 |
| 9.4 | 周波数設定 |
| 9.5 | 運転指令設定 |
| 9.6 | トリップリセット |
| 9.7 | モニタ機能の設定 |
| 9.8 | 命令コード (パラメータの読出し) の設定 |
| 9.9 | 命令コード (パラメータの書込み) の設定 |

9.3 リモート Ready の確認

P1-CCL で各種設定を行う場合は、最初にリモート Ready (RX(n+1)B、RX(n+3)B、RX(n+7)B) が ON していることを確認してください。

リモート Ready の RX No.は CC-Link Ver.と拡張サイクリック設定で変わります。 詳細は「8章 CC-Link」を参照してください。

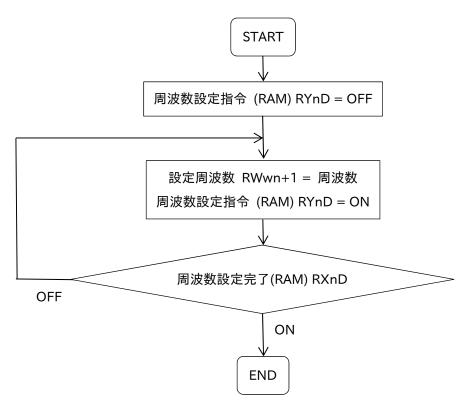


リモート Ready (RX(n+1)B、RX(n+3)B、RX(n+7)B) が OFF の場合、下記が考えられます。

- ・P1-CCL に電源が投入されていない。
- ・P1-CCL と CC-Link 通信していない。
- ・HF-430NEO がトリップしている。

9.4 周波数設定

周波数を設定する場合は、下記フローで設定してください。



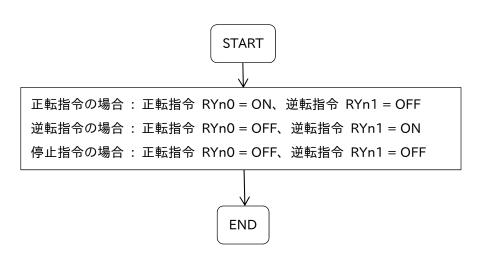
周波数は 0.01Hz 単位で設定してください。

周波数設定完了(RAM) RXnD が OFF のままの場合、設定した周波数に誤りがありますので、周波数を見直してください。

周波数を連続して設定したい場合は、周波数設定指令 (RAM) RYnD を ON したまま RWwn+1 に周波数をすると、連続して周波数を設定することができます。

<u>9.5 運転指令設定</u>

運転指令を設定する場合は、下記フローで設定してください。



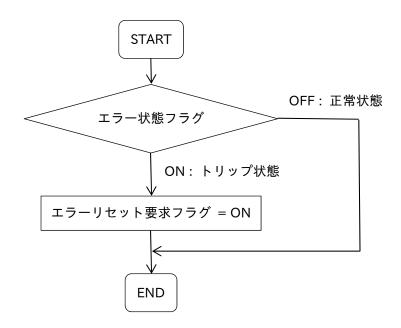
正転指令 RYnO、逆転指令 RYn1 を両方とも ON すると停止指令になります。

9.6 トリップリセット

CC-Link からインバータのトリップリセットを行う場合は、下記フローで行ってください。

エラー状態フラグ、リモート Ready、エラーリセット要求フラグの RX、RY No.は CC-Link Ver.と拡張サイクリック設定で変わります。

詳細は「8章 CC-Link」を参照してください。



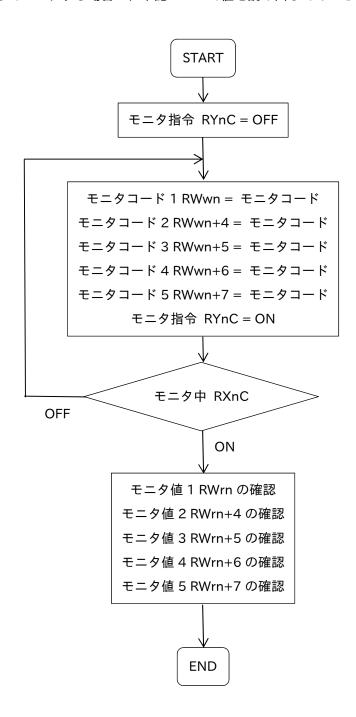
インバータがトリップした時は、エラー状態フラグ(RX(n+1)A、RX(n+3)A、RX(n+7)A) が ON し、リモート Ready フラグ (RX(n+1)B、RX(n+3)B、RX(n+7)B) が OFF します。

操作パネルからトリップリセットをすることもできます。

この場合、トリップリセット後、エラー状態フラグ(RX(n+1)A、RX(n+3)A、RX(n+7)A) が OFF し、リモート Ready フラグ (RX(n+1)B、RX(n+3)B、RX(n+7)B) が ON します。

9.7 モニタ機能の設定

モニタコードを使用してモニタする場合は、下記フローで値を読み出してください。



RWwn+4 ~ RWwn+7、RWrn+4 ~ RWrn+7 を使用する場合は、CC-Link Ver.2.00 拡張サイクリック設定の 2 倍設定、4 倍設定、8 倍設定を使用してください。

モニタ中 RXnC が ON しない場合、RWwn、RWwn+4 \sim RWwn+7 に設定したモニタコードに誤りがありますので、モニタコードを見直してください。

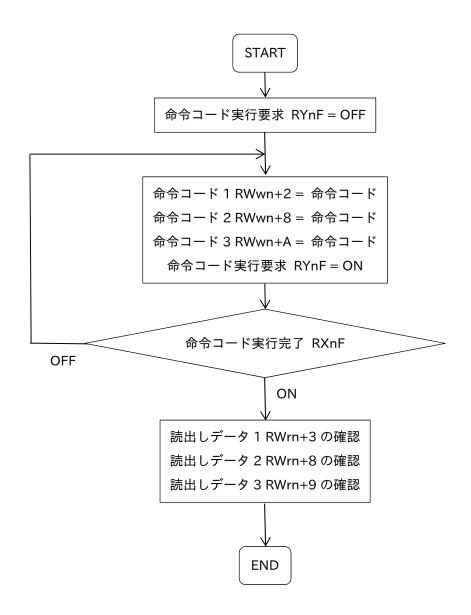
エラー箇所は返答コードとエラー位置 RWrn+2 で確認することができます。

使用しないモニタコードには0を設定してください。

モニタコードを変更する場合は、一度モニタ指令 RYnC を OFF にする必要があります。

9.8 命令コード (パラメータの読出し) の設定

命令コードを使用してパラメータの読出しをする場合は、下記フローで値を読み出してください。



RWwn+8、RWwn+A、RWrn+8、RWrn+9 を使用する場合は、CC-Link Ver.2.00 拡張サイクリック設定の 4 倍設定、8 倍設定を使用してください。

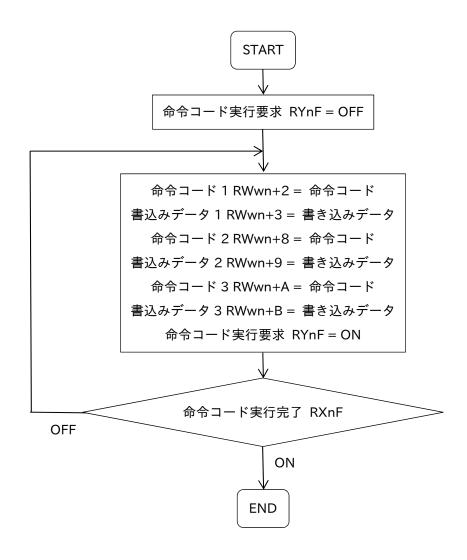
命令コード実行完了 RXnF が ON しない場合、RWwn+2、RWwn+8、RWwn+A に設定した命令コードに誤りがありますので、命令コードを見直してください。

エラー箇所は返答コードとエラー位置 RWrn+2 で確認することができます。使用しない命令コードには 0 を設定してください。

命令コードを変更する場合は、一度命令コード実行要求 RYnF を OFF にする必要があります。

9.9 命令コード (パラメータの書込み) の設定

命令コードを使用してパラメータの書込みをする場合は、下記フローで値を書込みしてください。



RWwn+8 \sim RWwn+B を使用する場合は、CC-Link Ver.2.00 拡張サイクリック設定の 4 倍設定、8 倍設定を使用してください。

命令コード実行完了 RXnF が ON しない場合、RWwn+2、RWwn+3、RWwn+8 \sim RWwn+B に設定した命令 コードか書き込みデータに誤りがありますので、見直してください。

エラー箇所は返答コードとエラー位置 RWrn+2 で確認することができます。

使用しない命令コードと書き込みデータには 0 を設定してください。

命令コードと書き込みデータを変更する場合、命令コード実行要求 RYnF を OFF にする必要があります。

10章 トラブルシューティング

10.1 概要

本章には、保護機能によるエラー、警告機能によるワーニングに関するトラブルシューティングについて記載 されています。

10.2 トラブルの自己診断

CC-Link 通信のトラブル

インバータがトリップした。

🗸 正常に動作しない。

本章 10-2 ページ

「10.3 P1-CCL のトラブルシューティング」

🗸 エラーが表示された。 本章 10-3 ページ「10.4.インバータの トラブルシューティング」



解決できない場合、お客様相談センター、または弊社代理店にご相談ください

お問い合わせの際は、下記の項目をご確認の上、ご連絡ください。

- (1)インバータ形式
- (2)インバータの製造番号(MFG No.)
- (3)オプション形式 (P1-CCL)
- (4)P1-CCL のソフトバージョン
- (5)P1-CCL の製造番号(MFG No.)
- (6)ご購入時期
- (7)お問い合わせの内容

インバータ形式、製造番号(MFG No.)の確認方法は、HF-430NEO の取扱説明書を参照してください。 P1-CCL のオプション形式、ソフトバージョン、製造番号(MFG No.)の確認方法は本書の第4章を参照して ください。

また、CC-Link 通信に関するお問い合わせの時は、次の項目も連絡してください。

- (8) 現象
- (9) 発生頻度
- (10) ご使用の CC-Link マスタ
- (11) CC-Link ネットワークの構成

10.3 CC-Link のトラブルシューティング

10.3.1 LED の確認

■LED の状態

| LED 状態 | 説明 |
|--------|------------------------------------|
| ON | 点灯 |
| OFF | 消灯 |
| 点滅 | 点滅:ON (0.4 秒) と OFF (0.4 秒) で点滅する。 |
| - | 不定 |

■推定される原因と対処方法

| L.RUN | L.ERR | SD | RD | 内 容 | 推定される原因 | 対処方法 | | | | | | |
|-------|-------|-----|-----|---------------------------|--|---|-----|-----|----|-------------------------------|--|--|
| ON | OFF | ON | ON | CC-Link 通信中 | - | - | | | | | | |
| | | | | | | | | | | 電源異常 | インバータ主電源、インバー タの 24V 端子、P1-CCL の 24V 電源に電源が入力されて いない。 | インバータ本体の電源、もしくは P1-CCL の 24V 外部給電を投入し てください。 |
| | | | | | P1-CCL がインバータに正し く取付けられていない。 | インバータの電源を遮断し、P1- CCL を取付け直して、インバータ の電源を再投入してください。 | | | | | | |
| OFF | OFF | OFF | OFF | | CC-Link ケーブルが接続され ていない。 | CC-Link 接続コネクタに CC-Link ケーブルを接続してください。 | | | | | | |
| | | | | CC-Link ケーブル異常 | CC-Link ケーブルが仕様を 満たしていない。 | 「4.2.7 CC-Link 接続コネクタ」 の CC-Link ケーブル仕様を満たし たケーブルに交換してください。 | | | | | | |
| | | | | | CC-Link ケーブルが断線して いる。 | CC-Link ケーブルを交換してくだ さい。 | | | | | | |
| | | | | P1-CCL 故障 | P1-CCL が故障しています。 | P1-CCL を交換してください。 | | | | | | |
| OFF | ON | OFF | 055 | ٥٢٦ | OFF | OFF | OFF | OFF | 局番 | 局番設定が 0 か 65 以上に 設定されています。 | 局番設定を見直してください。 | |
| OFF | ON | OFF | OFF | OFF ボーレート 範囲外 | ボーレート設定が範囲外に 設定されています。 | ボーレート設定を見直してください。 | | | | | | |
| OFF | ON* | - | 1 | CRC エラー | 通信データの CRC エラーが 発生しています。 | P1-CCLが終端の場合は、終端抵抗スイッチを設定してください。また、周囲にノイズを発生させる機器がある場合は、ノイズ対策を行ってください。 | | | | | | |
| - | 点滅 | - | - | P1-CCL 設定変更 | P1-CCL 電源 ON 中に局番設 定を変更した。 | 局番設定の変更を有効にするには インバータの電源を遮断し、再投 入してください。 インバータの電源を遮断し、再投 入するまでは以前の局番で動作し ます。 | | | | | | |
| OFF | OFF | OFF | ON | 自局宛データなし | 自局宛のデータを受信しませ ん。 | CC-Link マスタと P1-CCL での 局番設定が一致していないため、 局番を見直してください。 | | | | | | |
| OFF | OFF | ON | ON | CC-Link マスタとの 設定不一致 | CC-Link マスタと P1-CCL に設定したボーレート、CC-Link Ver.、拡張サイクリック 設定が不一致です。 | CC-Link マスタと P1-CCL でのボーレート、CC-Link Ver.、拡張サイクリック設定が一致していないため、設定を見直してください。 | | | | | | |

^{*}エラー発生時のみ ON、通常時 OFF のため、CRC エラー発生状況により、一瞬だけ ON しているように見える場合があります。

10.3.2 CC-Link 通信で異常の確認

リモート入力 RX のエラー状態フラグでインバータに発生したトリップを確認することができます。 インバータにトリップが発生した場合、エラー状態フラグが ON します。

10.4 インバータのトラブルシューティング

10.4.1 インバータのエラー情報

E060 / E069 オプション 1 エラー0 / 9 E070 / E079 オプション 2 エラー0 / 9 E080 / E089 オプション 3 エラー0 / 9

インバータと P1-CCL 間で通信エラーが発生した場合、インバータにエラーを発生させます。 通信エラーを P1-CCL で検出した場合、E060/E070/E080 のエラーになります。 通信エラーをインバータで検出した場合、E069/E079/E089 のエラーになります。 P1-CCL を取り付けたスロットにより、エラーコードが異なります。

発生状況▶ 推定される原因▶ ウP1-CCL が正しく取付けられていない。 信エラーが発生 ・インバータと P1-CCL 間で通信エラーが発生 ・インバータと P1-CCL 間のコネクタに異物がある。 ・異物を取除いてください。

E063

オプション1エラー3

E073

オプション2エラー3

E083

オプション3エラー3

P1-CCL が CC-Link 通信異常を検出しました。

P1-CCL を取り付けたスロットにより、エラーコードが異なります。

発生状況▶ 推定される原因▶ 対処方法例 CC-Link マスタの電源を確認してください。 CC-Link 通信 異常発生 ・ケーブルの脱落 ・ケーブルが正しく接続されていることを確認してください。 ・ケーブルが仕様を満たしているか確認をしてください。 満たしていなければ、ケーブルを交換してください。

E065 オプション 1 エラー5 E075 オプション 2 エラー5 E085 オプション 3 エラー5

P1-CCL が電源 ON 時の局番設定スイッチや通信設定スイッチの読出しで異常を検出しました。 P1-CCL を取り付けたスロットにより、エラーコードが異なります。

| 発生状況▶ | 推定される原因▶ | 対処方法例 |
|-------------|------------------------------------|---|
| スイッチ類の読出し異常 | ・ノイズでスイッチ類 の情報を正常に読み 出せなかった。 | ・周囲にノイズを発生させる機器がある場合は、ノイズ対策 を実施してください。 |

11

11 章 仕様

11.1 概要

本章には、本製品の仕様が記載されています。

11.2 製品仕様

■製品仕様

| - 3CHI IZ 18 | ■ 製品任体 | | | | | | |
|--------------|--------------|----------------------|--|---------------|-------|-------|-------|
| | 項目 | | 仕 様 | | | | |
| | 機 種 | | P1-CCL 170g | | | | |
| | 質量 | | | | | | |
| | 使用周囲温度 | | 0~50℃ | | | | |
| | 使用周囲湿度 | | 20~90%RH 凍結、結露がないこと | | | | |
| 環境 | 保存温度 | | −20~65°C | | | | |
| | 振動耐性 | | 5.9m/s2(0.6G)、1 | 10∼55Hz | | | |
| | 保護構造 | | IP00 | | | | |
| | 局タイプ | | リモートデバイス | 司 | | | |
| | 伝送速度 | | 10M / 5M / 2.5M | / 625k / 156k | kbps | | |
| | 通信方式 | | ブロードキャスト | ポーリング方式 | | | |
| | 同期方式 | | フレーム同期方式 | | | | |
| | 符号化方式 | | NRZI | | | | |
| | 伝送路形式 | | バス形式 (EIA RS4 | 185 準拠) | | | |
| | 伝送フォーマット | | HDLC 準拠 | | | | |
| | 誤り制御方式 | | CRC (X16+X12+X5+1) | | | | |
| | CC-Link Ver. | | Ver.1.00、1.10 Ver.2.00 | | | | |
| | 拡張サイクリック設定 | | - | 1 倍設定 | 2 倍設定 | 4 倍設定 | 8 倍設定 |
| | | RX | 32 点 | | | 64 点 | 128 点 |
| CC-Link | リンク点数 | RY | 32 点 | | | 64 点 | 128 点 |
| インター | リング点数 | RWr | 4 点 | | 8点 | 16 点 | 32 点 |
| フェース | | RWw | 4 点 | | 8点 | 16 点 | 32 点 |
| | 占有局数 | | 1局 | | | | |
| | トランジェン | ト伝送 | 未サポート | | | | |
| | 接続台数 | Ver.1.00 Ver.1.10 | 最大 64 台 P1-CCL (リモートデバイス局) のみの場合、最大 42 台接続台数は下記の[1]、[2]を満たす必要があります。 [1] (1×a) + (2×b) + (3×c) + (4×d) ≤ 64 局 a:1局占有局台数、b:2局占有局台数、 c:3局占有局台数、d:4局占有局台数 [2] 16×A + 54×B + 88×C ≤ 2304 A:リモートI/O局台数・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・ | | | | ì |

| | 項目 | | 仕 様 |
|-------------------------|-------|----------|--|
| CC-Link インター フェース | 接続台数 | Ver.2.00 | 最大 64 台 P1-CCL (リモートデバイス局) のみで、全て 1 倍設定の場合、最大 42 台接続台数は下記の[1] ~ [4]を満たす必要があります。 [1] (a + a2 + a4 + a8) + (b + b2 + b4 + b8)×2 + (c + c2 + c4 + c8)×3 + (d + d2 + d4 + d8)×4 ≤ 64 [2] (a×32 + a2× 32 + a4× 64 + a8×128) + (b× 64 + b2× 96 + b4×192 + b8×384) + (c×96 + c2×160 + c4×320 + c8×640) + (d×128 + d2×224 + d4×448 + d8×896) ≤ 8192 [3] (a× 4 + a2× 8 + a4× 16 + a8× 32) + (b× 8 + b2× 16 + b4× 32 + b8× 64) + (c×12 + c2× 24 + c4× 48 + c8× 96) + (d× 16 + d2× 32 + d4× 64 + d8×128) ≤ 2048 a: 1 局占有 1 倍設定台数、b: 2 局占有 1 倍設定台数 c: 3 局占有 1 倍設定台数、b: 2 局占有 1 倍設定台数 c: 3 局占有 2 倍設定台数、d: 4 局占有 1 倍設定台数 c2: 3 局占有 2 倍設定台数、b2: 2 局占有 2 倍設定台数 c4: 3 局占有 4 倍設定台数、b4: 2 局占有 4 倍設定台数 c4: 3 局占有 4 倍設定台数、b4: 4 局占有 4 倍設定台数 c4: 3 局占有 8 倍設定台数 c4: 3 局占有 8 倍設定台数 c4: 4 局占有 8 倍設定台数 c8: 3 局占有 8 倍設定台数 c8: 3 局占有 8 倍設定台数 c8: 3 局占有 8 倍設定台数 c8: 4 局占有 8 倍設定台数 c8: 3 局占有 8 倍設定台数 c8: 4 局占有 8 倍設定台数 c8: 3 局占有 8 倍設定台数 c8: 4 局占有 8 倍設定台数 c8: 3 局占有 8 倍設定台数 c8: 4 局占有 8 倍設定台数 c8: 3 局占有 8 倍設定台数 c8: 4 局占有 8 倍設定台数 c8: 3 局占有 8 倍設定台数 c8: 4 局占有 8 倍設定台数 c8: 3 局占有 8 倍設定台数 c8: 4 局占有 8 倍設定台数 c8: 3 局占有 8 倍設定台数 c8: 4 局占有 8 倍設定台数 c8: 3 局占有 8 倍設定台数 c8: 3 局占有 8 倍設定台数 c8: 4 局占有 8 倍設定台数 c8: 3 局占有 8 倍設定台数 c8: 4 局占有 8 倍設 c6: 4 台数 c8: 4 局占有 8 倍設 c6: 4 台数 c8: 4 局占有 8 倍設 c6: 4 台数 c8: 4 局占有 8 倍 6 6 6 6 6 6 6 6 6 6 6 6 6 6 6 6 6 6 |
| | スレーブ局 | 番 | 1 ~ 64 |
| | 接続ケーブ | `JV | Ver.1.10 対応 CC-Link 専用ケーブル Ver.1.10 対応 CC-Link 専用可動部用ケーブル CC-Link 専用ケーブル |
| | 終端抵抗 | | 終端抵抗設定スイッチにより 110Ω (上記記載のケーブル使用時) 130Ω (CC-Link Ver.1.00 専用高性能ケーブル使用時) を選択可能 (DA-DB 間に接続されています。) |
| | プロファイ | ル | インバータ |

12

12章 パラメータ一覧

12.1 概要

本章には、インバータのパラメータの命令コードの一覧を記載しています。 命令コードの算出式

・パラメータ読出・・・Modbus レジスタ番号

・パラメータ書込・・・Modbus レジスタ番号 + 30000 (0x7530)

■表の項目

| 項目 | 内 容 |
|--------------|------------------|
| 機能コード | パラメータの機能コードです。 |
| 命令コード 読出し | パラメータ読出の命令コードです。 |
| 命令コード 書込み | パラメータ書込の命令コードです。 |
| 機能名称 | パラメータの名称です。 |
| モニタ内容および設定項目 | 値の範囲 |
| データ分解能・単位 | 分解能や単位 |

12.2 パラメータ一覧

12.2.1 Code-d

| 機能 | 命令 | コード | | | モニタ内容および | データ |
|---------|--------|--------|---------------------|------|-----------------------------------|-----------|
| コード | 読出し | 書込み | 機能名称 | | 設定項目 | 分解能 単位 |
| dA-01 | 0x2711 | 0x9C41 | 出力周波数モニタ | | 0 ~ 59000 | 0.01Hz |
| dA-02 | 0x2712 | 0x9C42 | 出力電流モニタ | | 0 ~ 65535 | 0.01A |
| dA-03 | 0x2713 | 0x9C43 | 運転方向モニタ | | 0 ~ 3 | 1 |
| dA-04 | 0x2714 | 0x9C44 | · 周波数指令(計算後) | (上位) | -59000 ~ 59000 | 0.01Hz |
| (dA-05) | 0x2715 | 0x9C45 | 问 <i>派</i> 数指节(时异核) | (下位) | -59000 - 59000 | 0.01112 |
| dA-06 | 0x2716 | 0x9C46 | │ · 出力周波数変換モニタ | (上位) | 0 ~ 5900000 | 0.01 |
| (dA-07) | 0x2717 | 0x9C47 | 山乃问/仪敛友揆(-7 | (下位) | 0 10 5900000 | 0.01 |
| dA-08 | 0x2718 | 0x9C48 | 連座 | (上位) | | |
| (dA-09) | 0x2719 | 0x9C49 | 速度検出値モニタ | (下位) | -59000 ~ 59000 | |
| dA-12 | 0x271C | 0x9C4C | · 出力周波数モニタ(符号付) | (上位) | -59000 10 59000 | 0.01Hz |
| (dA-13) | 0x271D | 0x9C4D | 山刀间放致[-7(13 万13) | (下位) | | |
| dA-14 | 0x271E | 0x9C4E | 周波数上限リミットモニタ | | 0 ~ 59000 | |
| dA-15 | 0x271F | 0x9C4F | トルク指令モニタ(計算後) | | -10000 ~ 10000 | |
| dA-16 | 0x2720 | 0x9C50 | トルクリミットモニタ | | 0 ~ 5000 | 0.1% |
| dA-17 | 0x2721 | 0x9C51 | 出力トルクモニタ | | -10000 ~ 10000 | 3.170 |
| dA-18 | 0x2722 | 0x9C52 | 出力電圧モニタ | | 0 ~ 8000 | 0.1V |
| dA-20 | 0x2724 | 0x9C54 | 現在位置モニタ | (上位) | -536870912~536870911 高分解能モード時: | 1pls |
| (dA-21) | 0x2725 | 0x9C55 | 1 | (下位) | -2147483648~2147483647 | i i |

| 機能 | 命令 | コード | | エーカ中突れとが | データ |
|---|--|---|---|----------------------------------|--|
| コード | 読出し | 書込み | 機能名称 | モニタ内容および 設定項目 | 分解能 単位 |
| dA-26 | 0x272A | 0x9C5A | ハ°ルス列位置偏差モニタ (上位) | -2147483647~2147483647 | |
| (dA-27) | 0x272B | 0x9C5B | (下位) | 2147403047 2147403047 | 1pls |
| dA-28 | 0x272C | 0x9C5C | ハ°ルスカウンタモニタ (上位) | 0 ~ 2147483647 | ., |
| (dA-29) | 0x272D | 0x9C5D | (下位) | 0 00000 (75100 | 0.01114 |
| dA-30 dA-32 | 0x272E | 0x9C5E | 入力電力モニタ | 0 ~ 60000 (~75kW) | 0.01kW |
| (dA-33) | 0x2730 0x2731 | 0x9C60 0x9C61 | 積算入力電力ŧニタ (上位) (下位) | 0 ~ 10000000 | 0.1kWh |
| dA-34 | 0x2731 | 0x9C62 | 出力電力モータ | 0 ~ 60000 (~75kW) | 0.01kW |
| dA-36 | 0x2734 | 0x9C64 | (上位) | | |
| (dA-37) | 0x2735 | 0x9C65 | 積算出力電力モニタ (下位) | 0 ~ 10000000 | 0.1kWh |
| dA-38 | 0x2736 | 0x9C66 | ₹-タ温度₹ニタ | -200 ~ 2000 | 0.1℃ |
| dA-40 | 0x2738 | 0x9C68 | 直流電圧モニタ | | 0.1Vdc |
| dA-41 | 0x2739 | 0x9C69 | DBTR 負荷率モニタ | 0 ~ 10000 | |
| dA-42 | 0x273A | 0x9C6A | 電子サーマル負荷率モニタ(モータ) | J ~ 10000 | 0.01% |
| dA-43 | 0x273B | 0x9C6B | 電子サーマル負荷率モニタ(インバータ) | | |
| dA-45 | 0x273D | 0x9C6D | Safety STO モニタ | 0 ~ 7 | |
| dA-46 | 0x273E | 0x9C6E | 】 ▼予約領域 | _ | |
| dA-47 | 0x273F | 0x9C6F | | | |
| dA-50 | 0x2742 | 0x9C72 | 端子台オプション実装状態 | 0 ~ 15 | 1 |
| dA-51 | 0x2743 | 0x9C73 | 入力端子ŧ=9 | 0 ~ 0xFFFF | ļ |
| dA-54 | 0x2746 | 0x9C76 | 出力端子モニタ | $0 \sim 0$ xFF | |
| dA-60 | 0x274C | 0x9C7C | アナログ入出力選択状態モニタ | | |
| dA-61 dA-62 | 0x274D 0x274E | 0x9C7D 0x9C7E | アナログ入力[VRF]モニタ アナログ入力[IRF]モニタ | 0 ~ 10000 | |
| dA-62 | 0x274E | 0x9C7E | アナロケ 入力[NF2]モータ アナロケ 入力[NF2]モニタ | -10000 ~ 10000 | 0.01% |
| dA-64 | 0x2741 | 0x9C71 | 拡張アナログ入力[Ai4]モニタ | | |
| dA-65 | 0x2751 | 0x9C81 | 拡張アナログ入力[Ai5]モニタ | 0 ~ 10000 | |
| dA-66 | 0x2752 | 0x9C82 | 拡張アナログ入力[Ai6]モニタ | | |
| dA-70 | 0x2756 | 0x9C86 | n°ルス列入力モ-タ(本体) | -10000 ~ 10000 | |
| dA-71 | 0x2757 | 0x9C87 | パルス列入力モニタ(オプション) | 7 | |
| dA-81 | 0x2761 | 0x9C91 | オプションスロット 1 実装状態 | | |
| dA-82 | 0x2762 | 0x9C92 | オプションスロット2 実装状態 | 0 ~ 48 | 1 |
| dA-83 | 0x2763 | 0x9C93 | オプションスロット3 実装状態 | | |
| db-01 | 0x2775 | 0x9CA5 | | | |
| ~ | ~ | | ┃予約領域 | - | |
| | | ~ | | | _ |
| db-23 | 0x278B | 0x9CBB | 4.40 | | _ |
| db-30 | 0x2792 | 0x9CBB 0x9CC2 | PID1 7ィート゛バックデータ 1 モニタ (上位) | | - |
| db-30 (db-31) | 0x2792 0x2793 | 0x9CBB 0x9CC2 0x9CC3 | PIDT 74-ド N 997 -9 モ-9 (下位) | _ | ALL 0.C = 5 |
| db-30 (db-31) db-32 | 0x2792 0x2793 0x2794 | 0x9CBB 0x9CC2 0x9CC3 0x9CC4 | PID1 7/1-ト | | |
| db-30 (db-31) db-32 (db-33) | 0x2792 0x2793 0x2794 0x2795 | 0x9CBB 0x9CC2 0x9CC3 0x9CC4 0x9CC5 | PID1 74-ドルックテータ 1 モータ (下位) PID1 74-ドルックテータ 2 モニタ (上位) (下位) | | |
| db-30 (db-31) db-32 (db-33) db-34 | 0x2792 0x2793 0x2794 0x2795 0x2796 | 0x9CBB 0x9CC2 0x9CC3 0x9CC4 0x9CC5 0x9CC6 | PID1 74-ト | | |
| db-30 (db-31) db-32 (db-33) db-34 (db-35) | 0x2792 0x2793 0x2794 0x2795 0x2796 0x2797 | 0x9CBB 0x9CC2 0x9CC3 0x9CC4 0x9CC5 0x9CC6 0x9CC7 | PID1 74-ド ハ ックデ-タ 1 t-タ (下位) PID1 74-ドバックデ-タ 2 t-タ (上位) (下位) PID1 74-ドバックデ-タ 3 t-タ (上位) (下位) | _ | - AH-06 設 定による |
| db-30 (db-31) db-32 (db-33) db-34 (db-35) db-36 | 0x2792 0x2793 0x2794 0x2795 0x2796 0x2797 0x2798 | 0x9CBB 0x9CC2 0x9CC3 0x9CC4 0x9CC5 0x9CC6 0x9CC7 0x9CC8 | PID1 7/4-ド バックテ -9 1 t-9 (下位) PID1 7/4-ド バックテ -9 2 t-9 (上位) (下位) PID1 7/4-ド バックテ -9 3 t-9 (上位) (下位) PID2 7/4-ド バックテ -9 t-9 (上位) | | |
| db-30 (db-31) db-32 (db-33) db-34 (db-35) | 0x2792 0x2793 0x2794 0x2795 0x2796 0x2797 | 0x9CBB 0x9CC2 0x9CC3 0x9CC4 0x9CC5 0x9CC6 0x9CC7 | PID1 7/4-ト バックテ - ダ 1 モ-ダ (下位) PID1 7/4-ト バックテ - ダ 2 モ-ダ (上位) PID1 7/4-ト バックテ - ダ 3 モ-ダ (上位) PID2 7/4-ト バックテ - ダ モ-ダ (上位) PID2 7/4-ト バックテ - ダ モーダ (上位) 下位) | | 定による AJ-06 設 定による |
| db-30 (db-31) db-32 (db-33) db-34 (db-35) db-36 (db-37) | 0x2792 0x2793 0x2794 0x2795 0x2796 0x2797 0x2798 0x2799 | 0x9CBB 0x9CC2 0x9CC3 0x9CC4 0x9CC5 0x9CC6 0x9CC7 0x9CC8 0x9CC9 | PID1 7/4-ド バックテ -9 1 t-9 (下位) PID1 7/4-ド バックテ -9 2 t-9 (上位) (下位) PID1 7/4-ド バックテ -9 3 t-9 (上位) (下位) PID2 7/4-ド バックテ -9 t-9 (上位) | | 定による AJ-06 設 |
| db-30 (db-31) db-32 (db-33) db-34 (db-35) db-36 (db-37) db-38 | 0x2792 0x2793 0x2794 0x2795 0x2796 0x2797 0x2798 0x2799 0x279A | 0x9CBB 0x9CC2 0x9CC3 0x9CC4 0x9CC5 0x9CC6 0x9CC7 0x9CC8 0x9CC9 | PID1 74-ト | -10000 ~ 10000 | 定による AJ-06 設 定による AJ-26 設 定による |
| db-30 (db-31) db-32 (db-33) db-34 (db-35) db-36 (db-37) db-38 (db-39) | 0x2792 0x2793 0x2794 0x2795 0x2796 0x2797 0x2798 0x2799 0x279A 0x279B | 0x9CBB 0x9CC2 0x9CC3 0x9CC4 0x9CC5 0x9CC6 0x9CC7 0x9CC8 0x9CC9 0x9CCB | PID1 74-ド バックテ - 9 1 モータ (下位) PID1 74-ド バックテ - 9 2 モータ (上位) (下位) PID1 74-ド バックテ - 9 3 モータ (上位) (下位) PID2 74-ド バックテ - 9 モータ (上位) (下位) PID3 74-ド バックテ - 9 モータ (上位) (下位) | -10000 ~ 10000 | 定による AJ-06設 定による AJ-26設 定による AJ-46設 |
| db-30 (db-31) db-32 (db-33) db-34 (db-35) db-36 (db-37) db-38 (db-39) db-40 | 0x2792 0x2793 0x2794 0x2795 0x2796 0x2797 0x2798 0x2799 0x279A 0x279B 0x279C | 0x9CBB 0x9CC2 0x9CC3 0x9CC4 0x9CC5 0x9CC6 0x9CC7 0x9CC8 0x9CC9 0x9CCB 0x9CCD | PID1 71-ト | -10000 ~ 10000 | 定による AJ-06設 定による AJ-26設 定による AJ-46設 |
| db-30 (db-31) db-32 (db-33) db-34 (db-35) db-36 (db-37) db-38 (db-39) db-40 (db-41) | 0x2792 0x2793 0x2794 0x2795 0x2796 0x2797 0x2798 0x2799 0x279A 0x279B 0x279C 0x279D | 0x9CBB 0x9CC2 0x9CC3 0x9CC4 0x9CC5 0x9CC6 0x9CC7 0x9CC8 0x9CC9 0x9CCB 0x9CCD | PID1 74-ド バックテータ 1 モータ (下位) PID1 74-ド バックテータ 2 モニタ (上位) PID1 74-ド バックテータ 3 モニタ (上位) PID2 74-ド バックテータ モニタ (上位) PID3 74-ド バックテータ モニタ (上位) PID3 74-ド バックテータ モニタ (上位) PID4 74-ド バックテータ モニタ (上位) (下位) (上位) | -10000 ~ 10000 | 定による AJ-06設 定による AJ-26設 定による AJ-46設 定による |
| db-30 (db-31) db-32 (db-33) db-34 (db-35) db-36 (db-37) db-38 (db-39) db-40 (db-41) db-42 (db-43) db-44 | 0x2792 0x2793 0x2794 0x2795 0x2796 0x2797 0x2798 0x2799 0x279A 0x279B 0x279C 0x279D | 0x9CBB 0x9CC2 0x9CC3 0x9CC4 0x9CC5 0x9CC6 0x9CC7 0x9CC8 0x9CC9 0x9CCA 0x9CCB 0x9CCCD 0x9CCCD | PID1 74-ト N ツクテ - タ I モータ (下位) | -10000 ~ 10000 | 定による AJ-06設 定による AJ-26設 定による AJ-46設 定による |
| db-30 (db-31) db-32 (db-33) db-34 (db-35) db-36 (db-37) db-38 (db-39) db-40 (db-41) db-42 (db-43) db-44 (db-45) | 0x2792 0x2793 0x2794 0x2795 0x2796 0x2797 0x2798 0x2799 0x279A 0x279B 0x279C 0x279D 0x279E 0x279F 0x27A0 0x27A1 | 0x9CBB 0x9CC2 0x9CC3 0x9CC4 0x9CC5 0x9CC6 0x9CC7 0x9CC8 0x9CC9 0x9CCB 0x9CCD 0x9CCC 0x9CCD 0x9CCD 0x9CCD 0x9CCD 0x9CCD 0x9CCD | PID1 74-ト N ツクテ - タ I モータ (下位) PID1 74-ト N ツクテ - タ 2 モータ (上位) (下位) PID1 74-ト N ツクテ - タ 3 モータ (上位) (下位) PID2 74-ト N ツクテ - タ 3 モータ (上位) (下位) PID3 74-ト N ツクテ - タ モータ (上位) (下位) PID4 74-ト N ツクテ - タ モータ (上位) (下位) PID1 目標値モータ(計算後) (上位) (下位) PID1 74-ト N ツクテ - タモータ(計算後) (上位) (下位) | -10000 ~ 10000 | 定による AJ-06設 定による AJ-26設 定による AJ-46設 定による |
| db-30 (db-31) db-32 (db-33) db-34 (db-35) db-36 (db-37) db-38 (db-39) db-40 (db-41) db-42 (db-43) db-44 (db-45) | 0x2792 0x2793 0x2794 0x2795 0x2796 0x2797 0x2798 0x2799 0x279A 0x279B 0x279C 0x279D 0x279E 0x279F 0x27A0 0x27A1 | 0x9CBB 0x9CC2 0x9CC3 0x9CC4 0x9CC5 0x9CC6 0x9CC7 0x9CC8 0x9CC9 0x9CCB 0x9CCB 0x9CCC 0x9CCC 0x9CCD 0x9CCD 0x9CCD 0x9CCD 0x9CCD 0x9CD0 0x9CD1 0x9CD6 | PID1 74-ト N 997 - 9 1 t-9 | -10000 ~ 10000 | 定による AJ-06設 定による AJ-26設 定による AJ-46設 定による |
| db-30 (db-31) db-32 (db-33) db-34 (db-35) db-36 (db-37) db-48 (db-41) db-42 (db-43) db-44 (db-45) db-50 db-51 | 0x2792 0x2793 0x2794 0x2795 0x2796 0x2797 0x2798 0x2799 0x279A 0x279B 0x279C 0x279D 0x279E 0x279F 0x27AO 0x27AO 0x27A1 | 0x9CBB 0x9CC2 0x9CC3 0x9CC4 0x9CC5 0x9CC6 0x9CC7 0x9CC8 0x9CC9 0x9CCA 0x9CCB 0x9CCC 0x9CCC 0x9CCD 0x9CCD 0x9CCD 0x9CCD 0x9CCD 0x9CD 0x9CD 0x9CD 0x9CD 0x9CD | PID1 7イ-ト ハックテータ 1 モータ (下位) PID1 7イ-ト・ハ・ックテ・ータ 2 モニタ (上位) PID1 7イート・ハ・ックテ・ータ 3 モニタ (上位) PID2 7イート・ハ・ックテ・ータ モニタ (上位) PID3 7イート・ハ・ックテ・ータ モニタ (上位) PID4 7イート・ハ・ックテ・ータ モニタ (上位) PID1 目標値モニタ(計算後) (上位) PID1 7イート・ハ・ックテ・ータモニタ(計算後) (上位) PID1 出力モニタ (上位) PID1 協力モニタ (下位) | -10000 ~ 10000 | 定による AJ-06設 定による AJ-26設 定による AJ-46設 定による |
| db-30 (db-31) db-32 (db-33) db-34 (db-35) db-36 (db-37) db-38 (db-39) db-40 (db-41) db-42 (db-43) db-44 (db-45) db-50 db-51 | 0x2792 0x2793 0x2794 0x2795 0x2796 0x2797 0x2798 0x2799 0x279A 0x279B 0x279C 0x279D 0x279E 0x279F 0x27AO 0x27AO 0x27A1 0x27A6 | 0x9CBB 0x9CC2 0x9CC3 0x9CC4 0x9CC5 0x9CC6 0x9CC7 0x9CC8 0x9CC9 0x9CCA 0x9CCB 0x9CCC 0x9CCD 0x9CCD 0x9CCD 0x9CCD 0x9CCD 0x9CD 0x9CD 0x9CD 0x9CD1 0x9CD1 0x9CD6 | PID1 7/4-ト | -10000 ~ 10000 | 定による AJ-06設定による AJ-26設定による AJ-46設定による Eによる Eによる |
| db-30 (db-31) db-32 (db-33) db-34 (db-35) db-36 (db-37) db-38 (db-39) db-40 (db-41) db-42 (db-43) db-44 (db-45) db-50 db-50 db-51 db-52 db-53 | 0x2792 0x2793 0x2794 0x2795 0x2796 0x2797 0x2798 0x2799 0x279A 0x279B 0x279C 0x279D 0x279E 0x279F 0x27A0 0x27A1 0x27A6 0x27A7 | 0x9CBB 0x9CC2 0x9CC3 0x9CC4 0x9CC5 0x9CC6 0x9CC7 0x9CC8 0x9CC9 0x9CCA 0x9CCB 0x9CCD 0x9CCD 0x9CCD 0x9CCD 0x9CCD 0x9CCD 0x9CD0 0x9CD1 0x9CD1 0x9CD6 0x9CD7 0x9CD8 | PID1 7/4-ト N 9/97 - 9 1 t-9 | | 定による AJ-06設 定による AJ-26設 定による AJ-46設 定による |
| db-30 (db-31) db-32 (db-33) db-34 (db-35) db-36 (db-37) db-38 (db-39) db-40 (db-41) db-42 (db-43) db-44 (db-45) db-50 db-51 | 0x2792 0x2793 0x2794 0x2795 0x2796 0x2797 0x2798 0x2799 0x279A 0x279B 0x279C 0x279D 0x279E 0x279F 0x27AO 0x27AO 0x27A1 0x27A6 | 0x9CBB 0x9CC2 0x9CC3 0x9CC4 0x9CC5 0x9CC6 0x9CC7 0x9CC8 0x9CC9 0x9CCA 0x9CCB 0x9CCC 0x9CCD 0x9CCD 0x9CCD 0x9CCD 0x9CCD 0x9CD 0x9CD 0x9CD 0x9CD1 0x9CD1 0x9CD6 | PID1 7/4-ト | -20000 ~ 20000 -10000 ~ 10000 | 定による AJ-06設 定による AJ-26設 定による AJ-46設 定による AH-06説 定による |
| db-30 (db-31) db-32 (db-33) db-34 (db-35) db-36 (db-37) db-38 (db-39) db-40 (db-41) db-42 (db-43) db-44 (db-45) | 0x2792 0x2793 0x2794 0x2795 0x2796 0x2797 0x2798 0x2799 0x279A 0x279B 0x279C 0x279D 0x279E 0x279F 0x27A0 0x27A1 | 0x9CBB 0x9CC2 0x9CC3 0x9CC4 0x9CC5 0x9CC6 0x9CC7 0x9CC8 0x9CC9 0x9CCB 0x9CCD 0x9CCC 0x9CCD 0x9CCD 0x9CCD 0x9CCD 0x9CCD 0x9CCD | PID1 74-ト N ツクテ - タ I モータ (下位) PID1 74-ト N ツクテ - タ 2 モータ (上位) (下位) PID1 74-ト N ツクテ - タ 3 モータ (上位) (下位) PID2 74-ト N ツクテ - タ 3 モータ (上位) (下位) PID3 74-ト N ツクテ - タ モータ (上位) (下位) PID4 74-ト N ツクテ - タ モータ (上位) (下位) PID1 目標値モータ(計算後) (上位) (下位) PID1 74-ト N ツクテ - タモータ(計算後) (上位) (下位) | -10000 ~ 10000 | AJ-(定に AJ-2 定に AJ-4 定に |
| db-30 (db-31) db-32 (db-33) db-34 (db-35) db-36 (db-37) db-38 (db-39) db-40 (db-41) db-42 (db-43) db-44 (db-45) db-50 db-51 db-52 db-53 db-54 | 0x2792 0x2793 0x2794 0x2795 0x2796 0x2797 0x2798 0x2799 0x279A 0x279B 0x279C 0x279D 0x279F 0x2740 0x27A0 0x27A1 0x27A6 0x27A7 0x27A8 0x27A9 0x27A9 | 0x9CBB 0x9CC2 0x9CC3 0x9CC4 0x9CC5 0x9CC6 0x9CC7 0x9CC8 0x9CC9 0x9CCB 0x9CCC 0x9CCD 0x9CCD 0x9CCD 0x9CCD 0x9CCD 0x9CD0 0x9CD1 0x9CD1 0x9CD6 0x9CD7 0x9CD8 0x9CD9 0x9CD7 | PID1 7/4-ト N ツクテ - タ I モータ (下位) | -20000 ~ 20000 | 定によ AJ-06i 定によ AJ-26i 定によ AH-06 定によ |

| | 요속- | コード | | | データ |
|-----------------------|------------------|------------------|---|--|--------|
| 機能 | | | 機能名称 | モニタ内容および | 分解能 |
| コード | 読出し | 書込み | 13000 H 14 | 設定項目 | 単位 |
| db-57 | 0x27AD | 0x9CDD | PID3 出力モニタ | -10000 ∼ 10000 | |
| db-58 | 0x27AE | 0x9CDE | PID3 偏差モニタ | -20000 ~ 20000 | 0.010/ |
| db-59 | 0x27AF | 0x9CDF | PID4 出力モニタ | -10000 ~ 10000 | 0.01% |
| db-60 | 0x27B0 | 0x9CE0 | PID4 偏差モニタ | -20000 ~ 20000 | 7 |
| db-61 | 0x27B1 | 0x9CE1 | PID 現在 P ゲインモニタ | 0 ~ 1000 | 0.1 倍 |
| db-62 | 0x27B2 | 0x9CE2 | PID 現在 l ゲインモニタ | 0 ~ 36000 | 0.1s |
| db-63 | 0x27B3 | 0x9CE3 | PID 現在 D ゲインモニタ | | 0.01s |
| db-64 | 0x27B4 | 0x9CE4 | PID 71-1, 740-1, £=4 | 0 ~ 10000 | 0.01% |
| dC-01 | 0x27D9 | 0x9D09 | インバータ 負荷仕様選択状態モニタ | 0 ~ 2 | 1 |
| dC-02 | 0x27DA | 0x9D0A | 定格電流モニタ | 0 ~ 65535 | 0.1A |
| dC-07 | 0x27DF | 0x9D0F | 速度指令先モニタ(主速) | | |
| dC-08 | 0x27E0 | 0x9D10 | 速度指令先モニタ(補助速) | 0 ~ 34 | 1 |
| dC-10 | 0x27E2 | 0x9D12 | 運転指令先モニタ | 0 ~ 6 | 1 |
| dC-15 | 0x27E7 | 0x9D17 | 冷却742温度 1 =9 | -200 ~ 2000 | 0.1℃ |
| dC-16 | 0x27E8 | 0x9D18 | 寿命診断モニタ | 0 ~ 0xFF | |
| dC-20 | 0x27EC | 0x9D1C | 累積起動回数 | | 1 |
| dC-21 | 0x27ED | 0x9D1D | 電源投入回数 | ——— 1 ∼ 65535 | ' |
| dC-22 | 0x27EE | 0x9D1E | | 位) | + |
| (dC-23) | 0x27EF | 0x9D1F | RUN 中累積時間モニタ (エ | | |
| dC-24 | 0x27E0 | 0x9D11 | (上 | | |
| | | 0x9D20 0x9D21 | 累積電源 ON 時間 (工 | ~ 1000000 | 1hr |
| (dC-25) dC-26 | 0x27F1 0x27F2 | 0x9D21 | | | |
| | | | (上 ・冷却ファン累積稼働時間 (下 | | |
| (dC-27) | 0x27F3 | 0x9D23 | (T | | |
| dC-37 | 0x27FD | 0x9D2D | アイコン 2 LIM 詳細モニタ | 0 ~ 6 | 4 |
| dC-38 | 0x27FE | 0x9D2E | アイコン 2 ALT 詳細モニタ | 0 ~ 4 | 4 |
| dC-39 | 0x27FF | 0x9D2F | アイコン 2 RETRY 詳細モニタ | 0 ~ 2 | 4 |
| dC-40 | 0x2800 | 0x9D30 | アイコン 2 NRDY 詳細モニタ | 0 ~ 9 | 4 |
| dC-45 | 0x2805 | 0x9D35 | IM/SM モニタ | 0 ~ 1 | 4 |
| 10.50 | 0.0004 | 0.0004 | - 14 - 14 - 14 - 15 - 15 - 15 - 15 - 15 | 0 ~ 0xFFFF | 1 |
| dC-50 | 0x280A | 0x9D3A | אַריבעל Ver. דבא Ver. דבא | 上位 1 バイト:メジャー | |
| 10.50 | 0.0000 | 0.0000 | 7- 14 7 0 7-4 | 下位 1 バイト : マイナー 1 | 4 |
| dC-53 | 0x280D | 0x9D3D | ファームウェア Gr モニタ | 0 ~ 1 | 4 |
| トリッフ [°] モニタ | 0x03E8 | 0x7918 | トリップ回数モニタ | 0 ~ 65535 | |
| (dE-01) | 0.0250 | 0.7010 | | 1 055 | 4 |
| | 0x03E9 | 0x7919 | トリップモニタ 1 要因 | 1 ~ 255 | |
| - | 0x03EA | 0x791A | トリップ モニタ 1 出力周波数(符号付) (上 | -59000 ~ 59000 | 0.01Hz |
| | 0x03EB | 0x791B | (下 | | 0.011 |
| | 0x03EC | 0x791C | トリップ [®] モニタ 1 出力電流 | 0 ~ 65535 | 0.01A |
| | 0x03ED | 0x791D | トリップ モニタ 1 P-N 間直流電圧 | 0 ~ 10000 | 0.1Vdc |
| | 0x03EE | 0x791E | トリップ [°] モニタ 1 インハ [*] ータ状態 | 0 ~ 8 | 4 |
| | 0x03EF | 0x791F | トリップモニタ 1 LAD 状態 | 0 ~ 5 | 4 . |
| | 0x03F0 | 0x7920 | トリップモニタ 1 INV 制御モード | 0 ~ 11 | 1 |
| | 0x03F1 | 0x7921 | トリップ モニタ 1 制限状態 | 0 ~ 6 | |
| トリッフ° モニタ | 0x03F2 | 0x7922 | トリップモニタ 1 特殊状態 | | |
| (dE-11) | 0x03F4 | 0x7924 | 上 トリップ モニタ 1 RUN 時間 (上 | | 1 |
| <u> </u> | 0x03F5 | 0x7925 | () | 0 ~ 1000000 | 1hr |
| | 0x03F6 | 0x7926 | 上 トリップ モニタ 1 電源 ON 時間 (上 | 位) | 1 |
| [| 0x03F7 | 0x7927 | F777 | 位) | |
| [| 0x03F8 | 0x7928 | トリップモニタ 1 絶対時間 年、月 | 00 ~ 99 (BCD コード) | _ |
| [| 0,0010 | 071320 | 1/// -/ 1 心心/16社団 十、 口 | 01 ∼ 12 (BCD コード) | _ |
| | 00250 | 0x7929 | トリップモニタ 1 絶対時間 日、曜日 | 01 ~ 31 (BCD コード) | 1 |
| | | | | | 1 1 |
| | 0x03F9 | 0.77323 | | 00 ∼ 06 (BCD コード) | |
| | 0x03F9 0x03FA | 0x792A | トリップ [®] モニタ 1 絶対時間 時、分 | $00 \sim 06 (BCD 1-1^{\circ})$ $00 \sim 23 (BCD 1-1^{\circ})$ | |

| | & &- | コード | | Т | データ |
|-----------|------------------|------------------|---|------------------------|-----------------|
| 機能 | | | _ 機能名称 | モニタ内容および | 分解能 |
| コード | 読出し | 書込み | | 設定項目 | 単位 |
| | 0x03FD | 0x792D | トリップモニタ 2 要因 | 1 ~ 255 | 1 |
| | 0x03FE | 0x792E | (上 トリップ。モニタ 2 出力周波数(符号付) (エ | -59000 ~ 59000 | 0.01Hz |
| | 0x03FF | 0x792F | (下 | 0 ~ 65535 | 0.014 |
| | 0x0400 0x0401 | 0x7930 0x7931 | トリップ モ-タ 2 出力電流 トリップ モ-タ 2 P-N 間直流電圧 | 0 ~ 05535 | 0.01A 0.1Vdc |
| | 0x0401 | 0x7931 0x7932 | トリップ・モータ Z P-N 同旦流竜圧 トリップ・モニタ 2 インハ・ータ状態 | 0 ~ 10000 | U.TVac |
| | 0x0402 | 0x7932 | トリップ モニタ 2 LAD 状態 | 0 ~ 5 | + |
| | 0x0404 | 0x7934 | トリップ モニタ 2 INV 制御モート* | 0 ~ 11 | 1 |
| | 0x0405 | 0x7935 | トリップ モニタ 2 制限状態 | | ┤ ` |
| トリッフ°モニタ | 0x0406 | 0x7936 | トリップ・モニタ 2 特殊状態 | 0 ~ 6 | |
| (dE-12) | 0x0408 | 0x7938 | (上 | 位) | |
| | 0x0409 | 0x7939 | - トリップモニタ 2 RUN 時間 (下 | 位) | 4. |
| | 0x040A | 0x793A | () | \sim 1000000 | 1hr |
| | 0x040B | 0x793B | - トリップモニタ 2 電源 ON 時間 (エ | | |
| | 0x040C | 0x793C | トリップ モニタ 2 絶対時間 年,月 | 00 ∼ 99 (BCD コード) | |
| | 000400 | 0x793C | 下777 1-7 2 相对时间 千,万 | 01 ∼ 12 (BCD コ-ド) | |
| | 0x040D | 0x793D | トリップモニタ 2 絶対時間 日,曜日 | 01 ~ 31 (BCD ¬-ド) | |
| | 0,101 | | 1777 17 1 1073, 314 117, 117 | 00 ~ 06 (BCD ¬-*) | 1 |
| | 0x040E | 0x793E | トリップモニタ 2 絶対時間 時,分 | 00 ~ 23 (BCD ¬-*) | 4 |
| | 0.0411 | 0.7041 | | 00 ~ 59 (BCD ¬-ド) | 4 |
| | 0x0411 | 0x7941 | トリップモニタ3要因 | 1 ~ 255 | |
| | 0x0412 | 0x7942 | トリップ モニタ 3 出力周波数(符号付) (上 | -59000 ~ 59000 | 0.01Hz |
| | 0x0413 | 0x7943 | (下 | , | 0.014 |
| | 0x0414 | 0x7944 | トリップ・モータ 3 出力電流 | 0 ~ 65535 | 0.01A |
| | 0x0415 | 0x7945 | トリップ [°] モタ3P-N 間直流電圧 | 0 ~ 10000 0 ~ 8 | 0.1Vdc |
| | 0x0416 | 0x7946 | トリップ [°] モニタ 3 インハ [°] ータ状態 | | 1 |
| | 0x0417 | 0x7947 | トリップ [°] モニタ 3 LAD 状態 | 0 ~ 5 | |
| | 0x0418 | 0x7948 | トリップ。モニタ 3 INV 制御モート゛ | 0 ~ 11 | |
| トリッフ°モニタ | 0x0419 | 0x7949 | トリップ [®] モータ 3 制限状態 | 0 ~ 6 | |
| (dE-13) | 0x041A | 0x794A | トリップモニタ3特殊状態 | / | |
| (GE 10) | 0x041C | 0x794C | 上 トリップ モニタ 3 RUN 時間 (上 | | |
| | 0x041D | 0x794D | (F | \sim 1000000 | 1hr |
| | 0x041E 0x041F | 0x794E 0x794F | - トリップモニタ 3 電源 ON 時間 (上 (下 | | |
| | 0x041F | UX/94F | (1) | 00 ~ 99 (BCD ⊐-ド) | 1 |
| | 0x0420 | 0x7950 | トリップモニタ 3 絶対時間 年、月 | 01 ~ 12 (BCD 1-1) | - |
| | | | | 01 ~ 31 (BCD 1-1) | |
| | 0x0421 | 0x7951 | トリップモニタ3 絶対時間 日、曜日 | $00 \sim 06 (BCD - 1)$ | 1 |
| | | | | 00 ~ 23 (BCD ¬-*) | ┪ ' |
| | 0x0422 | 0x7952 | トリップモニタ3 絶対時間 時、分 | 00 ~ 59 (BCD ¬-\f`) | 7 |
| | 0x0425 | 0x7955 | トリップモニタ 4 要因 | 1 ~ 255 | 7 |
| | 0x0426 | 0x7956 | (上 | 位) | 0.01 |
| | 0x0427 | 0x7957 | - トリップモニタ4出力周波数(符号付) (エンター) (下 | -59000 ~ 59000 | 0.01Hz |
| | 0x0428 | 0x7958 | トリップモニタ4出力電流 | 0 ~ 65535 | 0.01A |
| | 0x0429 | 0x7959 | トリップ° モニタ 4 P-N 間直流電圧 | 0 ~ 10000 | 0.1Vdc |
| | 0x042A | 0x795A | トリップ° モニタ 4 インバータ状態 | 0 ~ 8 | 1 |
| | 0x042B | 0x795B | トリップ° モニタ 4 LAD 状態 | 0 ~ 5 | 1 |
| | 0x042C | 0x795C | トリップモニタ4INV 制御モード | 0 ~ 11 | 1 |
| | 0x042D | 0x795D | トリップモニタ 4 制限状態 | | 7 |
| トリッフ° モニタ | 0x042E | 0x795E | トリップモニタ 4 特殊状態 | 0 ~ 6 | 1 |
| (dE-14) | 0x0430 | 0x7960 | . (Ի | 位) | |
| | 0x0431 | 0x7961 | - トリップモニタ 4 RUN 時間 (下 | 位) | 11. |
| | 0x0432 | 0x7962 | (上 | <u>(位)</u> 0 ~ 1000000 | 1hr |
| | 0x0433 | 0x7963 | - トリップモニタ 4 電源 ON 時間 (エ | | |
| | 0x0434 | 0x7964 | トリップ° モニタ 4 絶対時間 年,月 | 00 ∼ 99 (BCD コード) | |
| | 0x0434 | 0.87.904 | | 01 ∼ 12 (BCD コード) | |
| | 0x0435 | 0x7965 | トリップ°モニタ 4 絶対時間 日,曜日 | 01 ∼ 31 (BCD ¬-ド) | 1 |
| | 0.0-00 | 5,7,505 | ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・ | 00 ∼ 06 (BCD ⊐-ド) | 」 ' |
| | 0x0436 | 0x7966 | トリップモニタ 4 絶対時間 時,分 | 00 ~ 23 (BCD ¬-ド) | 4 |
| 1 | | | | 00 ∼ 59 (BCD コード) | |

| let bla | 命令: | コード | | I | | データ |
|----------------------------------|--------|--------|------------------------------|------|--|---------|
| 機能コード | 読出し | 書込み | 機能名称 | | モニタ内容および 設定項目 | 分解能 |
| | 0x0439 | 0x7969 | トリップモニタ5要因 | | 1 ~ 255 | 1 |
| | 0x043A | 0x796A | - トリップモニタ 5 出力周波数(符号付) | (上位) | -59000 ~ 59000 | 0.01Hz |
| | 0x043B | 0x796B | 「ガル t=7 5 山乃周派数(刊 5 刊) | (下位) | -59000 - 59000 | 0.01112 |
| | 0x043C | 0x796C | トリップモニタ 5 出力電流 | | 0 ~ 65535 | 0.01A |
| | 0x043D | 0x796D | トリップモニタ 5 P-N 間直流電圧 | | 0 ~ 10000 | 0.1Vdc |
| | 0x043E | 0x796E | トリップモニタ 5 インバータ状態 | | 0 ~ 8 | |
| | 0x043F | 0x796F | トリップモニタ 5 LAD 状態 | | 0 ~ 5 | 1 |
| | 0x0440 | 0x7970 | トリップモニタ 5 INV 制御モード | | 0 ~ 11 | |
| 1 II . ¬° т - Ь | 0x0441 | 0x7971 | トリップ [°] モニタ 5 制限状態 | | 0 ~ 6 | |
| トリッフ [°] モニタ (dE 15) | 0x0442 | 0x7972 | トリップモニタ5特殊状態 | | | |
| (dE-15) | 0x0444 | 0x7974 | - トリップモニタ 5 RUN 時間 | (上位) | | |
| | 0x0445 | 0x7975 | | (下位) | 0 ~ 1000000 | 1hr |
| | 0x0446 | 0x7976 | - トリップモニタ 5 電源 ON 時間 | (上位) | | |
| | 0x0447 | 0x7977 | | (下位) | 00 00 (00 - 1%) | |
| | 0x0448 | 0x7978 | トリップモニタ 5 絶対時間 年、月 | - | 00 ~ 99 (BCD ¬-*) | |
| | | | | | 01 ~ 12 (BCD ¬-ド) 01 ~ 31 (BCD ¬-ド) | _ |
| | 0x0449 | 0x7979 | トリップモニタ 5 絶対時間 日、曜日 | - | 00 ~ 06 (BCD 1-1") | 1 |
| | | | | | 00 ~ 23 (BCD ¬-*) | ┧ ' |
| | 0x044A | 0x797A | トリップモニタ 5 絶対時間 時、分 | | 00 ~ 59 (BCD ¬-ド) | 7 |
| | 0x044D | 0x797D | トリップモニタ 6 要因 | | 1 ~ 255 | 7 |
| | 0x044E | 0x797E | | (上位) | 50000 50000 | 0.0111 |
| | 0x044F | 0x797F | - トリップモニタ 6 出力周波数(符号付) | (下位) | -59000 ∼ 59000 | 0.01Hz |
| | 0x0450 | 0x7980 | トリップモニタ 6 出力電流 | | 0 ~ 65535 | 0.01A |
| | 0x0451 | 0x7981 | トリップモニタ 6 P-N 間直流電圧 | | 0 ~ 10000 | 0.1Vdc |
| | 0x0452 | 0x7982 | トリップモニタ 6 インバータ状態 | | 0 ~ 8 | |
| | 0x0453 | 0x7983 | トリップモニタ 6 LAD 状態 | | 0 ~ 5 | 1 |
| | 0x0454 | 0x7984 | トリップモニタ 6 INV 制御モード | | 0 ~ 11 | |
| | 0x0455 | 0x7985 | トリップモニタ 6 制限状態 | | 0 ~ 6 | |
| トリッフ [°] モニタ | 0x0456 | 0x7986 | トリップモニタ 6 特殊状態 | | 0 0 | |
| (dE-16) | 0x0458 | 0x7988 | ┃ - トリップモニタ6RUN時間 | (上位) | | |
| | 0x0459 | 0x7989 | 1777 t=7 0 Nort Figure | (下位) | 0 ~ 1000000 | 1hr |
| | 0x045A | 0x798A | - - トリップモニタ 6 電源 ON 時間 | (上位) | | |
| | 0x045B | 0x798B | | (下位) | | |
| | 0x045C | 0x798C | トリップモニタ 6 絶対時間 年,月 | | 00 ~ 99 (BCD ¬-*) | 4 |
| | | | | | 01 ~ 12 (BCD ¬-ド) 01 ~ 31 (BCD ¬-ド) | - |
| | 0x045D | 0x798D | トリップモニタ6 絶対時間 日,曜日 | - | 00 ~ 06 (BCD 1-1") | 1 |
| | | | | | 00 ~ 23 (BCD ¬-ド) | ┪ ' |
| | 0x045E | 0x798E | トリップモニタ 6 絶対時間 時,分 | ŀ | 00 ~ 59 (BCD ¬-ド) | |
| | 0x0461 | 0x7991 | トリップモニタ 7 要因 | | 1 ~ 255 | |
| | 0x0462 | 0x7992 | | (上位) | 50000 50000 | 0.0111 |
| | 0x0463 | 0x7993 | · トリップモニタ 7 出力周波数(符号付) | (下位) | -59000 ∼ 59000 | 0.01Hz |
| | 0x0464 | 0x7994 | トリップモニタ 7 出力電流 | | 0 ~ 65535 | 0.01A |
| | 0x0465 | 0x7995 | トリップモニタ 7 P-N 間直流電圧 | | 0 ~ 10000 | 0.1Vdc |
| | 0x0466 | 0x7996 | トリップモニタ 7 インバータ状態 | | 0 ~ 8 | |
| | 0x0467 | 0x7997 | トリップモニタ 7 LAD 状態 | | 0 ~ 5 | |
| | 0x0468 | 0x7998 | トリップモニタ 7 INV 制御モード | | 0 ~ 11 | 1 |
| 0 . | 0x0469 | 0x7999 | トリップモニタ 7 制限状態 | | 0 ~ 6 | |
| トリッフ°モニタ | 0x046A | 0x799A | トリップモニタ 7 特殊状態 | | | |
| (dE-17) | 0x046C | 0x799C | ┃ - トリップモニタ 7 RUN 時間 | (上位) | | |
| | 0x046D | 0x799D | | (下位) | 0 ~ 1000000 | 1hr |
| | 0x046E | 0x799E | トリップ モニタフ 電源 ON 時間 | (上位) | | |
| | 0x046F | 0x799F | | (下位) | | |
| | 0x0470 | 0x79A0 | トリップモニタ 7 絶対時間 年、月 | Ļ | 00 ~ 99 (BCD ¬-*) | |
| | | | | | 01 ~ 12 (BCD ¬-*) 01 ~ 31 (BCD ¬-*) | |
| | 0x0471 | 0x79A1 | トリップモニタ 7 絶対時間 日、曜日 | } | 00 ~ 06 (BCD 1-1,) | |
| | | | 0 - 1 - 45 - 1 | | 00 ~ 00 (BCD 1 F) | |
| | 0x0472 | 0x79A2 | トリップモニタ 7 絶対時間 時、分 | f | 00 ~ 59 (BCD ¬-ド) | |
| | | 1. | • | | , , , | |

| | ^ ^ - | | T | T | | 1> <u></u> |
|------------|------------------|------------------|--|--------------|--|-----------------|
| 機能 | 命令- | コード | 機能名称 | | モニタ内容および | データ 分解能 |
| コード | 読出し | 書込み | 15% RE 그 11가 | | 設定項目 | 単位 |
| | 0x0475 | 0x79A5 | トリップモニタ8 要因 | | 1 ~ 255 | 1 |
| | 0x0476 | 0x79A6 | トリップ モニタ 8 出力周波数(符号付) | (上位) | -59000 ~ 59000 | 0.01Hz |
| | 0x0477 | 0x79A7 | | (下位) | -33000 - 33000 | 0.01112 |
| | 0x0478 | 0x79A8 | トリップモニタ8 出力電流 | | 0 ~ 65535 | 0.01A |
| | 0x0479 | 0x79A9 | トリップモニタ8P-N 間直流電圧 | | 0 ~ 10000 | 0.1Vdc |
| , l | 0x047A | 0x79AA | トリップ [°] モニタ 8 インハ [°] ータ状態 | | 0 ~ 8 | |
| | 0x047B | 0x79AB | トリップ° モニタ 8 LAD 状態 | | 0 ~ 5 | 4 , |
| , , | 0x047C | 0x79AC | トリップ モニタ 8 INV 制御モート* | | 0 ~ 11 | 1 |
| トリッフ゜モニタ | 0x047D | 0x79AD | トリップ モニタ 8 制限状態 | | 0 ~ 6 | |
| (dE-18) | 0x047E 0x0480 | 0x79AE 0x79B0 | トリップモニタ8特殊状態 | (上仕) | | |
| | 0x0480 | 0x79B0 0x79B1 | トリップモニタ8RUN 時間 | (上位) (下位) | | |
| | 0x0481 | 0x79B1 | | (上位) | 0 ~ 1000000 | 1hr |
| | 0x0482 | 0x79B3 | トリップモニタ8 電源 ON 時間 | (工位) (下位) | | |
| | | | | (1112) | 00 ~ 99 (BCD ⊐-ド) | |
| | 0x0484 | 0x79B4 | トリップモニタ8 絶対時間 年,月 | F | 01 ~ 12 (BCD ¬-ド) | |
| | 0x0485 | 0x79B5 | トリップモニタ8 絶対時間 日,曜日 | | 01 ~ 31 (BCD コード) | |
| | 0.0465 | 0,7905 | 1,2// [-2.0 小巴公司中全国 口'h集口 | | 00 ∼ 06 (BCD ¬-ド) | 1 |
| | 0x0486 | 0x79B6 | トリップモニタ8 絶対時間 時,分 | - | 00 ~ 23 (BCD 1-1°) | 4 |
| | 0x0489 | 0x79B9 | ┣Ŋップモニタ9要因 | + | 00 ~ 59 (BCD ¬-*) 1 ~ 255 | \dashv |
| , | 0x0489 | 0x79B9 0x79BA | F177 | (上体) | 1 ~ 255 | |
| | 0x048B | 0x79BB | トリップモニタ9 出力周波数(符号付) | (上位) (下位) | -59000 ~ 59000 | 0.01Hz |
| , | 0x048C | 0x79BC | ┃ ┃ トリップモニタ9出力電流 | (11111) | 0 ~ 65535 | 0.01A |
| ı F | 0x048D | 0x79BD | トリップモニタ 9 P-N 間直流電圧 | + | 0 ~ 10000 | 0.01A 0.1Vdc |
| , | 0x048E | 0x79BE | トリップ t=9 9 インバータ状態 | + | 0 ~ 8 | 0.1740 |
| ı F | 0x048E | 0x79BF | トリップ t=9 9 1/1 9 1/1 8 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 | | 0 ~ 5 | 1 |
| ı F | 0x0481 | 0x79C0 | トリップモニタ 9 INV 制御モード | + | 0 ~ 11 | |
| ı F | 0x0490 | 0x79C0 | トリップ t=9 9 制限状態 | | 0 11 | |
| トリッフ°モニタ | 0x0491 | 0x79C1 | トリップ t=9 9 特殊状態 | | 0 ~ 6 | |
| (dE-19) | 0x0494 | 0x79C4 | 1777 1-7 3 147水水总 | (上位) | | |
| | 0x0495 | 0x79C5 | トリップモニタ 9 RUN 時間 | (下位) | | |
| ı F | 0x0496 | 0x79C6 | | (上位) | 0 ~ 1000000 | 1hr |
| | 0x0497 | 0x79C7 | トリップモニタ 9 電源 ON 時間 | (下位) | | |
| | | | | (/ | 00 ∼ 99 (BCD コード) | |
| | 0x0498 | 0x79C8 | トリップモニタ 9 絶対時間 年、月 | | 01 ~ 12 (BCD ¬-*) | |
| | 0.0400 | 0.7000 | | | 01 ~ 31 (BCD ¬-\") | |
| | 0x0499 | 0x79C9 | トリップモニタ 9 絶対時間 日、曜日 | | 00 ∼ 06 (BCD コード) | 1 |
| | 0x049A | 0x79CA | トリップモニタ 9 絶対時間 時、分 | | 00 ∼ 23 (BCD コード) | |
| | | | | | 00 ∼ 59 (BCD コード) | |
| | 0x049D | 0x79CD | トリップモニタ 10 要因 | | 1 ~ 255 | |
| | 0x049E | 0x79CE | トリップ° モニタ 10 出力周波数(符号付) | (上位) | -59000 ~ 59000 | 0.01Hz |
| | 0x049F | 0x79CF | | (下位) | | |
| , l | 0x04A0 | 0x79D0 | トリップ [°] モニタ 10 出力電流 | | 0 ~ 65535 | 0.01A |
| , l | 0x04A1 | 0x79D1 | トリップ° モニタ 10 P-N 間直流電圧 | | 0 ~ 10000 | 0.1Vdc |
| | 0x04A2 | 0x79D2 | トリップ [°] モニタ 10 インハ [°] - タ状態 | | 0 ~ 8 | |
| | 0x04A3 | 0x79D3 | トリップモニタ 10 LAD 状態 | | 0 ~ 5 | |
| , J | 0x04A4 | 0x79D4 | トリップ モニタ 10 INV 制御モート | | 0 ~ 11 | 1 |
| トリッフ°モニタ | 0x04A5 | 0x79D5 | トリップ モニタ 10 制限状態 | | 0 ~ 6 | |
| (dE-20) | 0x04A6 | 0x79D6 | トリップモニタ 10 特殊状態 | 71.715 | | |
| (42 20) | 0x04A8 | 0x79D8 | トリップモニタ 10 RUN 時間 | (上位) | | |
| | 0x04A9 | 0x79D9 | | (下位) | 0 ~ 1000000 | 1hr |
| | 0x04AA 0x04AB | 0x79DA | トリップモニタ 10 電源 ON 時間 | (上位) | | |
| 1 | LIVIDAR | 0x79DB | | (下位) | 00 ∼ 99 (BCD ⊐-ド) | |
| - | 0,04,7,5 | | | | | |
| <u>.</u> | 0x04AC | 0x79DC | トリップモニタ 10 絶対時間 年,月 | - | | |
| | 0x04AC | | | | 01 ∼ 12 (BCD コード) | 7 |
| | | 0x79DC 0x79DD | トリップ° E=9 10 絶対時間 年,月 トリップ° E=9 10 絶対時間 日,曜日 | | $01 \sim 12 (BCD 3 - 1^{\circ})$ $01 \sim 31 (BCD 3 - 1^{\circ})$ | 1 |
| | 0x04AC | | | | 01 ∼ 12 (BCD コード) | 1 |

| 機能名 機能名 機能名 機能名称 できらい の次481 の次981 95941531 東西 1 ~ 255 の次0481 の次982 の次982 の次982 の次982 の次982 の次982 の次982 の次983 の次985 の次985 の次985 の次985 の次985 の次986 の次986 の次986 の次986 の次987 のか486 の次986 の次987 の次987 のか486 の次988 りが41531 旧が関係状態 0 ~ 8 のか486 の次988 りが41531 旧が関係状態 0 ~ 8 のか488 の次988 りが41531 旧が関係状態 0 ~ 6 のか480 の次988 りが41531 旧が関係状態 0 ~ 6 のか490 の次989 のが988 りが41531 旧が関係状態 0 ~ 6 のか498 のが988 りが41531 旧が関係状態 0 ~ 6 のか498 のが988 りが41531 旧が関係状態 0 ~ 6 のか498 のが988 りが41531 日が日本 のが988 りが41531 日が日本 のが988 のが988 りが41531 日が日本 のが988 のか498 のが988 | lak bis | 命令: | コード | | | | データ |
|---|-----------|--------|--------|--|-------|---------------------------------------|-----------|
| Ox04B1 Ox79E1 | 機能 コード | | | 機能名称 | | モニタ内容および 設定項目 | 分解能 単位 |
| Ox06483 | | 0x04B1 | 0x79E1 | Jトライモニタ 1 要因 | | 1 ~ 255 | 1 |
| Ox0483 Ox79E3 PyFe51 ByFe51 | | 0x04B2 | 0x79E2 | | (上位) | -59000 ~ 59000 | 0.01Hz |
| | | 0x04B3 | 0x79E3 | プトプイレーティ 山刀间 <i>放</i> 数(13 万13) | (下位) | -59000 - 59000 | 0.01112 |
| Pock | | 0x04B4 | 0x79E4 | リトライモニタ 1 出力電流 | | 0 ~ 65535 | 0.01A |
| Poc Po | | 0x04B5 | 0x79E5 | リトライモニタ 1 P-N 間直流電圧 | | 0 ~ 10000 | 0.1Vdc |
| No.0488 Ox.7988 Pyft(3) 1 NV 割酸(1) Ox. 11 Ox. 11 Ox. 06 Ox. 11 Ox. 06 Ox. 06 Ox. 078 Ox. 06 Ox. 078 Ox. 06 Ox. 078 | | 0x04B6 | 0x79E6 | リトライモニタ 1 インバータ状態 | | | |
| No. Ada | | | | | | | |
| (GE-31) | | - | | | | 0 ~ 11 | 1 |
| (GE-31) | = /= - 6 | | | | | 0 ~ 6 | |
| No.048B | | | | リトライモニタ 1 特殊状態 | | | |
| Ox.04BE Ox.04BF Ox.04CP Ox.04CP Ox.04CP Ox.04CD Ox.05PF Ox.04CD Ox.05PF Ox.04CD Ox.05PF Ox.04CD Ox.05PF Ox.04CP Ox.05PF Ox.04CP Ox.04 | (GE-31) | | | リトライモニタ 1 RUN 時間 | | | |
| OxO4BF Ox79FF Pixter | | | | | | 0 ~ 1000000 | 1hr |
| No.04CO 0x79F0 外54E-91 絶対時間 年、月 00 ~ 99 (8CD 3-1') 01 ~ 12 (8CD 3-1') 01 ~ 01 (8CD 3-1') 00 ~ 06 (8CD 3-1') 00 ~ 06 (8CD 3-1') 00 ~ 06 (8CD 3-1') 00 ~ 05 (| | | | · リトライモニタ 1 電源 ON 時間 | | | |
| Ox/4CU | | 0x04BF | 0x79EF | | (卜位) | 00 (00 - 1%) | |
| Novalco | | 0x04C0 | 0x79F0 | リトライモニタ 1 絶対時間 年、月 | | | - |
| OXO4C1 OX79F1 Ph7ft=9 地対時間 日、曜日 O0 ~ 06 (BCD 3-1*) O0 ~ 23 | - | | | | | | - |
| Novacc | | 0x04C1 | 0x79F1 | リトライモニタ 1 絶対時間 日、曜日 | | | 1 |
| Ox04C5 | | | | | | | ┪ ' |
| NOACC | | 0x04C2 | 0x79F2 | リトライモニタ 1 絶対時間 時、分 | | · · · · · · · · · · · · · · · · · · · | 1 |
| Ox04C7 Ox79F7 Ox04C8 Ox79F8 | | 0x04C5 | 0x79F5 | リトライモ=タ 2 要因 | | | 1 |
| OxO4C7 Ox79F8 Pi>ft=2 出力電流 O ~ 65535 C OxO4C8 Ox79F8 Pi>ft=2 2 P·N 間直流電圧 O ~ 10000 O ~ 0 | | 0x04C6 | 0x79F6 | | (上位) | 50000 50000 | 0.0111 |
| Ox04C9 | | 0x04C7 | 0x79F7 | ┦リトライセニタ2出刀周波数(符号付) ┃ | | -59000 ~ 59000 | 0.01Hz |
| OxO4CA Ox79FA リトライモ-9 2 イハゲータ状態 O ~ 8 OxO4CB Ox79FA リトライモ-9 2 LAD 状態 O ~ 5 OxO4CD Ox79FD リトライモ-9 2 LINV 制御モード O ~ 11 OxO4CD Ox79FD リトライモ-9 2 特殊状態 O ~ 6 OxO4CD Ox79FD リトライモ-9 2 特殊状態 O ~ 6 OxO4DD Ox7AOO Ox7AO | | 0x04C8 | 0x79F8 | リトライモニタ 2 出力電流 | | 0 ~ 65535 | 0.01A |
| OxO4CB Ox79FB リトライモ・9 2 IAD 状態 O ~ 5 OxO4CC Ox79FC リトライモ・9 2 INV 制御モード O ~ 111 OxO4CD Ox79FD リトライモ・9 2 阿秋状態 O ~ 6 OxO4CE Ox79FE Ox7400 Uトライモ・9 2 阿秋状態 O ~ 6 OxO4CE Ox79FE Ox7400 Uトライモ・9 2 阿秋状態 O ~ 1000000 OxO4D1 Ox7A01 Uトライモ・9 2 阿外代制 Ox04D1 Ox7A03 Uトライモ・9 2 阿外利制 Ox04D1 Ox7A03 Uトライモ・9 2 阿外利制 Ox04D1 Ox7A04 Uトライモ・9 2 阿外利制 Ox04D1 Ox7A05 Uトライモ・9 3 四次 Ox04D1 Ox7A05 Uトライモ・9 3 田内周波数(符号付) Ox04D1 Ox7A05 Uトライモ・9 3 田内周波数(符号付) Ox04D1 Ox7A05 Uトライモ・9 3 田内周波数(符号付) Ox04D1 Ox7A05 Uトライモ・9 3 田内電流電圧 Ox04D1 Ox7A05 Uトライモ・9 3 旧内電流電圧 Ox04D1 Ox7A05 Uトライモ・9 3 旧内では Ox04D1 Ox7A05 Uトライモ・9 3 旧内状態 Ox05 Ox04D1 Ox7A05 Uトライモ・9 3 旧内状態 Ox05 Ox04D1 Ox7A05 Uトライモ・9 3 RUN 時間 Ox04D1 Ox04D1 Ox7A05 Uトライモ・9 3 RUN 時間 Ox04D1 Ox04D1 Ox7A05 Uトライモ・9 3 RUN 時間 Ox04D1 Ox04D1 Ox04D1 Ox7A05 Uトライモ・9 3 RUN 時間 Ox04D1 Ox04D1 Ox04D1 Uトライモ・9 3 RUN 時間 Ox04D1 Ox04D1 Ox04D1 Uトライモ・9 3 RUN 時間 Ox04D1 Ox04D1 Ox04D1 Ox04D1 Uトライモ・9 3 RUN 時間 Ox04D1 Ox04D1 Ox04D1 Uトライモ・9 3 RUN 時間 Ox04D1 Ox04D1 Ox04D1 Ox04D1 Uトライモ・9 3 RUN 時間 Ox04D1 Ox04D1 Ox04D1 Ox04D1 Uトライモ・9 3 RUN 時間 Ox04D1 Ox0 | | 0x04C9 | 0x79F9 | リトライモニタ 2 P-N 間直流電圧 | | 0 ~ 10000 | 0.1Vdc |
| 0x04CC | | 0x04CA | 0x79FA | リトライモニタ 2 インバータ状態 | | 0 ~ 8 | |
| No | | 0x04CB | 0x79FB | リトライモニタ 2 LAD 状態 | | 0 ~ 5 | 1 |
| 小うイモ-9 (dE-32) | | 0x04CC | 0x79FC | リトライモニタ 2 INV 制御モード | | 0 ~ 11 | |
| NF/14-5 | | 0x04CD | | | | 0 ~ 6 | |
| No | | 0x04CE | 0x79FE | リトライモニタ2 特殊状態 | | <u> </u> | |
| Ox04D1 Ox7AO1 Ox7AO2 Ox7AO3 Ox7AO4 Ux574E-9 2 電源 ON 時間 (下位) Ox04D4 Ox7AO4 Ux574E-9 2 絶対時間 年,月 Ox04D5 Ox7AO5 Ux574E-9 2 絶対時間 日,曜日 Ox04D6 Ox7AO6 Ux574E-9 2 絶対時間 日,曜日 Ox04D6 Ox7AO6 Ux574E-9 2 絶対時間 日,分 Ox04D6 Ox7AO9 Ux574E-9 3 要因 1 ~ 255 Ox04DA Ox7AOB Ox04DB Ox7AOB Ox7AOB Ox04DD Ox7AOD Ux574E-9 3 出力電流 Ox04DD Ox7AOD Ux574E-9 3 HD 間流電圧 Ox04DF Ox7AOF Ux574E-9 3 PN 間直流電圧 Ox04DF Ox7AOF Ux574E-9 3 HD 状態 Ox04ED Ox7A11 Ux574E-9 3 HD 状態 Ox04ED Ox7A12 Ux574E-9 3 HD 状態 Ox04ED Ox7A12 Ux574E-9 3 HD 状態 Ox04ED Ox7A12 Ux574E-9 3 HD 状態 Ox04ED Ox7A15 Ox04E4 Ox7A11 Ux574E-9 3 HD 状態 Ox04E5 Ox7A15 Ox04E4 Ox7A14 Ox04E5 Ox7A15 Ux574E-9 3 HD 状態 Ox04E5 Ox7A15 Ox04E6 Ox7A16 Ux574E-9 3 HD 状態 (上位) Ox04E5 Ox7A15 Ux574E-9 3 HD 状態 (上位) Ox04E5 Ox7A15 Ox04E8 Ox7A15 Ux574E-9 3 HD HB (上位) (下位) Ox04E8 Ox7A18 Ux574E-9 3 HD HB (LD LD L | (dE-32) | 0x04D0 | 0x7A00 | ー リトライチニタ ク RLIN 時間 | | | |
| Ox04D2 Ox7AO2 Ox7AO3 Ox7AO3 Ox7AO3 Ox7AO4 Ox7AO4 Ox7AO4 Ox7AO4 Ox7AO4 Ox7AO5 Ox7AO6 Ox7AO7 Ox7AO | | - | | 717 (t=7 2 Nott Fig.) | | 0 ~ 1000000 | 1hr |
| OxO4D3 Ox7AO3 Ox7AO3 Ox7AO3 Ox7AO4 Ox7AO4 Ox7AO4 Ox7AO4 Ox7AO4 Ox7AO5 Ox7AO5 Ox7AO5 Ox7AO5 Ox7AO5 Ox7AO6 Ox7AOA Ox04DA Ox7AOA | | | | - リトライモニタ 2 電源 ON 時間 | | | |
| Ox04D4 Ox7AO4 | | 0x04D3 | 0x7A03 | | (卜位) | | |
| 0x04D5 0x7A05 リトライモータ 2 絶対時間 日,曜日 01 ~ 31 (BCD コード) 00 ~ 06 (BCD コード) 00 ~ 06 (BCD コード) 00 ~ 02 (BCD コード) 00 ~ 23 (BCD コード) 00 ~ 23 (BCD コード) 00 ~ 25 (BCD コード) 00 ~ 59 (BCD コード) 00 ~ 65535 00 (FdD | | 0x04D4 | 0x7A04 | リトライモニタ 2 絶対時間 年,月 | | \ ' ' | - |
| Ox04D5 | | | | | | | 4 |
| Ox04D6 Ox7A06 | | 0x04D5 | 0x7A05 | リトライモニタ 2 絶対時間 日,曜日 | | | 1 |
| 0x04D6 0x7A06 リトライモ-9 2 絶対時間 時,分 00 ~ 59 (BCD コード) 0x04D9 0x7A09 リトライモ-9 3 要因 1 ~ 255 0x04DA 0x7A0B リトライモ-9 3 出力周波数(符号付) (下位) -59000 ~ 59000 0 0x04DB 0x7A0B リトライモ-9 3 出力周波数(符号付) (下位) 0 ~ 65535 0 0x04DC 0x7A0C リトライモ-9 3 出力電流 0 ~ 65535 0 0x04DD 0x7A0D リトライモ-9 3 P-N 間直流電圧 0 ~ 100000 0 0x04DE 0x7A0E リトライモ-9 3 LAD 状態 0 ~ 8 0 ~ 5 0x04E0 0x7A10 リトライモ-9 3 INV 制御モード 0 ~ 11 0 ~ 6 0x04E1 0x7A11 リトライモ-9 3 制限状態 0 ~ 6 0 ~ 6 0x04E2 0x7A12 リトライモ-9 3 RUN 時間 (上位) 0 ~ 1000000 0x04E5 0x7A15 リトライモ-9 3 電源 ON 時間 (上位) 0 ~ 1000000 0x04E8 0x7A18 リトライモ-9 3 絶対時間 年、月 00 ~ 99 (BCD コード) 01 ~ 31 (BCD コード) | | | | | | | ┪ ' |
| 0x04DA 0x7A0A 0x04DB リトライモニタ 3 出力周波数(符号付) (上位) (下位) -59000 ~ 59000 0 0x04DC 0x7A0C リトライモニタ 3 出力電流 0x04DD 0 ~ 65535 0 0x04DD 0x7A0D リトライモニタ 3 P-N 間直流電圧 0 ~ 100000 0 0x04DE 0x7A0E リトライモニタ 3 インパーク状態 0 ~ 8 0 ~ 8 0x04DF 0x7A0F リトライモニタ 3 INV 制御モート* 0 ~ 5 0 ~ 11 0x04E0 0x7A11 リトライモニタ 3 制限状態 0 ~ 6 0 ~ 6 0x04E1 0x7A12 リトライモニタ 3 RUN 時間 (上位) (下位) 0 ~ 1000000 0x04E3 0x7A15 リトライモニタ 3 電源 ON 時間 (上位) (下位) 0 ~ 99 (BCD 1ード*) 0x04E6 0x7A17 リトライモニタ 3 絶対時間 年、月 00 ~ 99 (BCD 1ード*) 01 ~ 12 (BCD 1ード*) 0x04E8 0x7A18 リトライモニタ 3 絶対時間 年、月 01 ~ 31 (BCD 1ード*) 01 ~ 31 (BCD 1ード*) | | 0x04D6 | 0x7A06 | リトライモニタ 2 絶対時間 時,分 | | | 1 |
| Ox04DB | | 0x04D9 | 0x7A09 | リトライモニタ3 要因 | | 1 ~ 255 | |
| OxO4DB Ox7AOB Ox7AOB Ox7AOB OxO4DC Ox7AOC Uh7ft=9 3 出力電流 O ~ 65535 OxO4DD Ox7AOD Uh7ft=9 3 P-N 間直流電圧 O ~ 10000 OxO4DE Ox7AOE Uh7ft=9 3 INV 制直託用 O ~ 8 OxO4DE Ox7AOF Uh7ft=9 3 INV 制御モート OxO4EO Ox7AOF Uh7ft=9 3 INV 制御モート OxO4EI Ox7A11 Uh7ft=9 3 制限状態 O ~ 6 Ox04E2 Ox7A12 Uh7ft=9 3 特殊状態 OxO4E2 Ox7A12 Uh7ft=9 3 RUN 時間 OxO4E5 Ox7A15 OxO4E6 Ox7A16 OxO4E7 Ox7A17 Uh7ft=9 3 電源 ON 時間 OxO4E8 Ox7A18 Uh7ft=9 3 絶対時間 年、月 OxO4EB OxO4EB OxO | | 0x04DA | 0x7A0A | | (上位) | F0000 - F0000 | 0.0111- |
| 0x04DD 0x7A0D リトライモニタ 3 P-N 間直流電圧 0 ~ 100000 0 0x04DE 0x7A0E リトライモニタ 3 インバータ状態 0 ~ 8 0 ~ 8 0x04DF 0x7A0F リトライモニタ 3 LAD 状態 0 ~ 5 0 ~ 11 0x04E0 0x7A10 リトライモニタ 3 INV 制御モート* 0 ~ 11 0 ~ 11 0x04E1 0x7A11 リトライモニタ 3 特殊状態 0 ~ 6 0 ~ 6 0x04E2 0x7A12 リトライモニタ 3 特殊状態 (上位) (下位) 0x04E6 0x7A15 リトライモニタ 3 電源 ON 時間 (上位) (下位) 0x04E8 0x7A18 リトライモニタ 3 絶対時間 年、月 00 ~ 99 (BCD コート*) 01 ~ 212 (BCD コート*) 01 ~ 31 (BCD コート*) 01 ~ 31 (BCD コート*) 01 ~ 31 (BCD コート*) 01 ~ 31 (BCD コート*) | | 0x04DB | 0x7A0B | 19171t=93 四刀向波数(付亏的) | (下位) | -59000 ~ 59000 | 0.01Hz |
| 0x04DE 0x7A0E リトライモニタ 3 インバーク状態 0 ~ 8 0x04DF 0x7A0F リトライモニタ 3 LAD 状態 0 ~ 5 0x04E0 0x7A10 リトライモニタ 3 INV 制御モート* 0 ~ 11 0x04E1 0x7A11 リトライモニタ 3 制限状態 0 ~ 6 0x04E2 0x7A12 リトライモニタ 3 特殊状態 (上位) 0x04E4 0x7A15 リトライモニタ 3 RUN 時間 (上位) 0x04E6 0x7A16 リトライモニタ 3 電源 ON 時間 (上位) 0x04E8 0x7A18 リトライモニタ 3 絶対時間 年、月 00 ~ 99 (BCD コート*) 01 ~ 31 (BCD コート*) 01 ~ 31 (BCD コート*) | | 0x04DC | 0x7A0C | リトライモニタ3 出力電流 | | 0 ~ 65535 | 0.01A |
| 0x04DF 0x7A0F リトライモニタ 3 LAD 状態 0 ~ 5 0x04E0 0x7A10 リトライモニタ 3 INV 制御モード* 0 ~ 11 0x04E1 0x7A11 リトライモニタ 3 制限状態 0 ~ 6 0x04E2 0x7A12 リトライモニタ 3 特殊状態 (上位) 0x04E4 0x7A14 リトライモニタ 3 RUN 時間 (下位) 0x04E6 0x7A16 リトライモニタ 3 電源 ON 時間 (上位) 0x04E7 0x7A17 リトライモニタ 3 絶対時間 年、月 00 ~ 99 (BCD コート*) 0x04E8 0x7A18 リトライモニタ 3 絶対時間 年、月 01 ~ 12 (BCD コート*) | | 0x04DD | 0x7A0D | リトライモニタ 3 P-N 間直流電圧 | | 0 ~ 10000 | 0.1Vdc |
| UND 4E0 0x7A10 リトライモ-タ 3 INV 制御モード 0 ~ 11 0x04E1 0x7A11 リトライモ-タ 3 制限状態 0 ~ 6 0x04E2 0x7A12 リトライモ-タ 3 特殊状態 (上位) 0x04E4 0x7A14 リトライモ-タ 3 RUN 時間 (下位) 0x04E6 0x7A16 リトライモ-タ 3 電源 ON 時間 (上位) 0x04E8 0x7A18 リトライモ-タ 3 絶対時間 年、月 0 ~ 99 (BCD コートド) 01 ~ 31 (BCD コートド) 01 ~ 31 (BCD コートド) | | 0x04DE | 0x7A0E | リトライモニタ 3 インバータ状態 | | 0 ~ 8 | |
| リトライモ-タ (dE-33) Ox04E1 Ox7A11 リトライモ-タ 3 特殊状態 0 ~ 6 Ox04E2 Ox7A12 リトライモ-タ 3 特殊状態 (上位) (下位) Ox04E4 Ox7A14 リトライモ-タ 3 RUN 時間 (下位) (上位) (下位) Ox04E6 Ox7A16 リトライモ-タ 3 電源 ON 時間 (下位) (上位) (下位) Ox04E8 Ox7A18 リトライモ-タ 3 絶対時間 年、月 00 ~ 99 (BCD コート*) O1 ~ 12 (BCD コート*) 01 ~ 31 (BCD コート*) | | 0x04DF | 0x7A0F | リトライモニタ 3 LAD 状態 | | 0 ~ 5 | |
| Ox04E2 | | 0x04E0 | 0x7A10 | リトライモニタ3INV 制御モード | | 0 ~ 11 | 1 |
| Ox04E2 | = /= - t | | | | | 0 ~ 6 | |
| 0x04E5 0x7A15 リトライモ-タ 3 RUN 時間 (下位) 0x04E6 0x7A16 リトライモ-タ 3 電源 ON 時間 (下位) 0x04E7 0x7A17 リトライモ-タ 3 電源 ON 時間 (下位) 0x04E8 0x7A18 リトライモ-タ 3 絶対時間 年、月 00 ~ 99 (BCD コート*) 01 ~ 12 (BCD コート*) 01 ~ 31 (BCD コート*) | 1 | | | リトライモニタ3 特殊状態 | | | 1 |
| 0x04E5 0x7A15 (ト位) 0x04E6 0x7A16 リトライモニタ 3 電源 ON 時間 (上位) 0x04E7 0x7A17 リトライモニタ 3 絶対時間 年、月 00 ~ 99 (BCD コート*) 0x04E8 0x7A18 リトライモニタ 3 絶対時間 年、月 01 ~ 12 (BCD コート*) 0x04E8 0x7A18 0x7A18 | (uE-33) | | - | リトライモニタ 3 RUN 時間 | | | |
| 0x04E6 0x7A16 0x04E7 0x7A17 0x04E8 0x7A18 リトライモニタ 3 絶対時間 年、月 00 ~ 99 (BCD コード) 01 ~ 12 (BCD コード) 01 ~ 31 (BCD コード) | | - | | | | 0 ~ 1000000 | 1hr |
| 0x04E8 0x7A18 リトライモニタ 3 絶対時間 年、月 00 ~ 99 (BCD コート*) 01 ~ 12 (BCD コート*) 01 ~ 31 (BCD コート*) | | | | リトライモニタ 3 電源 ON 時間 | , , | | |
| OxO4E8 Ox/A18 リトライモ-9 3 絶対時間 年、月 O1 ~ 12 (BCD コード) O1 ~ 31 (BCD コード) | | Ux04E7 | Ux/A17 | | (下1以) | 00 - 00 (000 - 1%) | - |
| $01 \sim 31 (BCD - h^2)$ | | 0x04E8 | 0x7A18 | リトライモニタ 3 絶対時間 年、月 | | | - |
| 1 0.04F0 0.7A10 =/エート 2 クムキムロサー眼 ロ □3□ | | | | | | | - |
| OxO4E9 | | 0x04E9 | 0x7A19 | リトライモニタ 3 絶対時間 日、曜日 | | | 1 |
| $00 \sim 23 (BCD 1-h^*)$ | | 0.04=: | 0.741: | III - / b - 2 - 44 + 1 + 1 + 1 + 1 + 1 + 1 + 1 + 1 + 1 | | · · · · · · · · · · · · · · · · · · · | |
| 0x04EA 0x7A1A リトライモ-タ 3 絶対時間 時、分 00 ~ 59 (BCD コート*) | | Ux04EA | Ux7A1A | リトフ1tニタ 3 絶对時間 時、分 | | | |

| ملط فاعل | 命令日 | コード | | Ī | | データ |
|-----------------------|---------|--------|---|--------------|--|----------------------------------|
| 機能 コード | 読出し | 書込み | 機能名称 | | モニタ内容および 設定項目 | 分解能 単位 |
| | 0x04ED | 0x7A1D | リトライモニタ 4 要因 | | 1 ~ 255 | 1 |
| | 0x04EE | 0x7A1E | - リトライモニタ 4 出力周波数(符号付) | (上位) | -59000 ~ 59000 | 0.01Hz |
| | 0x04EF | 0x7A1F | , | (下位) | 33000 33000 | 0.01112 |
| | 0x04F0 | 0x7A20 | リトライモニタ 4 出力電流 | | 0 ~ 65535 | 0.01A |
| | 0x04F1 | 0x7A21 | リトライモニタ 4 P-N 間直流電圧 | | 0 ~ 10000 | 0.1Vdc |
| | 0x04F2 | 0x7A22 | リトライモニタ 4 インバータ状態 | | 0 ~ 8 | |
| | 0x04F3 | 0x7A23 | リトライモニタ 4 LAD 状態 | | 0 ~ 5 | |
| | 0x04F4 | 0x7A24 | リトライモニタ 4 INV 制御モード | | 0 ~ 11 | 1 |
| UI = /=- b | 0x04F5 | 0x7A25 | リトライモニタ 4 制限状態 | | 0 ~ 6 | |
| リトライモニタ (d.C. 2.4) | 0x04F6 | 0x7A26 | リトライモニタ4特殊状態 | | | |
| (dE-34) | 0x04F8 | 0x7A28 | リトライモニタ 4 RUN 時間 | (上位) | | |
| | 0x04F9 | 0x7A29 | | (下位) | 0 ~ 1000000 | 1hr |
| | 0x04FA | 0x7A2A | ・リトライモニタ 4 電源 ON 時間 | (上位) | | |
| | 0x04FB | 0x7A2B | | (下位) | 00 (00 - 1) | |
| | 0x04FC | 0x7A2C | リトライモニタ 4 絶対時間 年,月 | _ | 00 ~ 99 (BCD ¬-*) | |
| | | | | | 01 ~ 12 (BCD ¬-*) 01 ~ 31 (BCD ¬-*) | |
| _ | 0x04FD | 0x7A2D | リトライモニタ 4 絶対時間 日,曜日 | - | 00 ~ 06 (BCD 1-1°) | ⊣ 1 |
| | | | | | 00 ~ 00 (BCD 1 +) | - ' |
| | 0x04FE | 0x7A2E | リトライモニタ 4 絶対時間 時,分 | - | 00 ~ 59 (BCD ¬-*) | |
| | 0x0501 | 0x7A31 | リトライモニタ 5 要因 | | 1 ~ 255 | |
| | 0x0502 | 0x7A32 | | (上位) | | |
| | 0x0503 | 0x7A33 | リトライモニタ 5 出力周波数(符号付) | (下位) | -59000 ~ 59000 | 0.01Hz |
| | 0x0504 | 0x7A34 | リトライモニタ5出力電流 | , , | 0 ~ 65535 | 0.01A |
| | 0x0505 | 0x7A35 | リトライモニタ 5 P-N 間直流電圧 | | 0 ~ 10000 | 0.1Vdc |
| | 0x0506 | 0x7A36 | リトライモニタ 5 インバータ状態 | | 0 ~ 8 | |
| | 0x0507 | 0x7A37 | リトライモニタ 5 LAD 状態 | | 0 ~ 5 | 1 |
| | 0x0508 | 0x7A38 | リトライモニタ 5 INV 制御モード | | 0 ~ 11 | |
| | 0x0509 | 0x7A39 | リトライモニタ5制限状態 | | 0 6 | |
| リトライモニタ | 0x050A | 0x7A3A | リトライモニタ5特殊状態 | | 0 ~ 6 | |
| (dE-35) | 0x050C | 0x7A3C | = / T = 6 | (上位) | | |
| | 0x050D | 0x7A3D | - リトライモニタ 5 RUN 時間 | (下位) | 0 ~ 1000000 | 1hr |
| | 0x050E | 0x7A3E | リトライモニタ 5 電源 ON 時間 | (上位) | 0 1000000 | 1111 |
| | 0x050F | 0x7A3F | リトノイエータ S 电源 ON 時间 | (下位) | | |
| | 0x0510 | 0x7A40 | リトライモニタ 5 絶対時間 年、月 | | 00 ∼ 99 (BCD コード) | |
| | 0,0010 | σχινιο | 71716-7 6 (607)3-31-3 | | 01 ~ 12 (BCD ¬-*) | |
| | 0x0511 | 0x7A41 | リトライモニタ 5 絶対時間 日、曜日 | _ | 01 ~ 31 (BCD ¬-ド) | |
| | | | | | 00 ~ 06 (BCD ¬-*) | 1 |
| | 0x0512 | 0x7A42 | リトライモニタ 5 絶対時間 時、分 | - | 00 ~ 23 (BCD ¬-*) 00 ~ 59 (BCD ¬-*) | |
| | 0x0515 | 0x7A45 | リトライモニタ 6 要因 | | 1 ~ 255 | |
| | 0x0516 | 0x7A46 | デバニテ 0 安凶 | (上位) | 1 - 233 | |
| | 0x0510 | 0x7A40 | リトライモニタ 6 出力周波数(符号付) | (工位) (下位) | -59000 ~ 59000 | 0.01Hz |
| | 0x0517 | 0x7A48 | リトライモニタ 6 出力電流 | (112) | 0 ~ 65535 | 0.01A |
| | 0x0519 | 0x7A49 | リトライモニタ 6 P-N 間直流電圧 | | 0 ~ 10000 | 0.1Vdc |
| | 0x051A | 0x7A4A | リトライモニタ 6 インハ゛ータ状態 | | 0 ~ 8 | 0.1140 |
| | 0x051B | 0x7A4B | リトライモニタ 6 LAD 状態 | | 0 ~ 5 | |
| | 0x051C | 0x7A4C | リトライモニタ 6 INV 制御モード | | 0 ~ 11 | 1 |
| | 0x051D | 0x7A4D | リトライモニタ 6 制限状態 | | | |
| リトライモニタ | 0x051E | 0x7A4E | リトライモニタ 6 特殊状態 | | 0 ~ 6 | |
| (dE-36) | 0x0520 | 0x7A50 | | (上位) | | + |
| | 0x0521 | 0x7A51 | - リトライモニタ 6 RUN 時間 | (下位) | | 1 |
| | 0x0522 | 0x7A52 | W-75-60 AV 00:00 | (上位) | 0 ~ 1000000 | 1hr |
| | 0x0523 | 0x7A53 | - リトライモニタ 6 電源 ON 時間 | (下位) | | |
| | | | | | 00 ~ 99 (BCD コード) | 1 |
| | 0x0524 | 0x7A54 | リトライモニタ 6 絶対時間 年,月 | | 01 ~ 12 (BCD ¬-ド) | CD 3-1°) CD 3-1°) CD 3-1°) |
| | 0x0525 | 0x7A55 | リトライモニタ 6 絶対時間 日,曜日 | | 01 ~ 31 (BCD コード) | |
| | 0.00020 | UXTAGG | / 1 / 1 にー / 〇 小口 / 3 P石 I 印 口 , P隹 口 | | 00 ~ 06 (BCD コード) | |
| | 0x0526 | 0x7A56 | リトライモニタ 6 絶対時間 時,分 | Ţ | 00 ~ 23 (BCD ¬-ド) | _ |
| | | | 1177 - 7 - WENDING COINS | | $00 \sim 59 (BCD 1-1)$ | 1 |

| lette folic | 命令: | コード | | | | データ |
|-------------|------------------|------------------|--|--------------|--|-----------------|
| 機能 コード | 読出し | 書込み | 機能名称 | | モニタ内容および 設定項目 | 分解能 単位 |
| | 0x0529 | 0x7A59 | リトライモニタ 7 要因 | | 1 ~ 255 | 1 |
| | 0x052A | 0x7A5A | - リトライモニタ 7 出力周波数(符号付) | (上位) | -59000 ~ 59000 | 0.01Hz |
| | 0x052B | 0x7A5B | ` ´ | (下位) | | 0.01112 |
| | 0x052C | 0x7A5C | リトライモニタ 7 出力電流 | | 0 ~ 65535 | 0.01A |
| | 0x052D | 0x7A5D | リトライモニタ 7 P-N 間直流電圧 | | 0 ~ 10000 | 0.1Vdc |
| | 0x052E | 0x7A5E | リトライモニタ 7 インハ゛-タ状態 | | 0 ~ 8 | |
| | 0x052F | 0x7A5F | リトライモニタ 7 LAD 状態 | | 0 ~ 5 | 4 , |
| | 0x0530 | 0x7A60 | リトライモニタ 7 INV 制御モート* | | 0 ~ 11 | 1 |
| リトライモニタ | 0x0531 0x0532 | 0x7A61 0x7A62 | Jトライモニタ 7 制限状態 Jトライモニタ 7 特殊状態 | | 0 ~ 6 | |
| (dE-37) | 0x0532 | 0x7A62 | クトクイセーダ/ 付ク木仏忠 | (上位) | | |
| (=== = -) | 0x0534 | 0x7A64 0x7A65 | リトライモニタ 7 RUN 時間 | (工位) (下位) | | |
| | 0x0536 | 0x7A66 | | (上位) | 0 ~ 1000000 | 1hr |
| | 0x0537 | 0x7A67 | - リトライモニタ 7 電源 ON 時間 | (工位) (下位) | | |
| | | | W-4-1-46 Ust 55 5-5 | (1 12) | 00 ∼ 99 (BCD コード) | |
| | 0x0538 | 0x7A68 | リトライモニタ 7 絶対時間 年、月 | | 01 ~ 12 (BCD ¬-*) | |
| | 0x0539 | 0x7A69 | Jトライモニタ 7 絶対時間 日、曜日 | | 01 ~ 31 (BCD ¬-ド) | |
| - | 0x0559 | 0.77409 | カトライモーティ 小島大野中村田 口、中国口 | | 00 ∼ 06 (BCD コード) | 1 |
| | 0x053A | 0x7A6A | ┃ ┃ リトライモニタ 7 絶対時間 時、分 | | 00 ~ 23 (BCD ¬-ド) | |
| | 0.0500 | 0.7460 | W-7-60 #B | | 00 ~ 59 (BCD ¬-ド) | _ |
| | 0x053D | 0x7A6D | リトライモニタ8要因 | (/> | 1 ~ 255 | |
| | 0x053E 0x053F | 0x7A6E 0x7A6F | リトライモニタ8 出力周波数(符号付) | (上位) (下位) | -59000 ~ 59000 | 0.01Hz |
| | 0x053F | 0x7A6F 0x7A70 | J JJトライモニタ8 出力電流 | (1,177) | 0 ~ 65535 | 0.01A |
| | 0x0540 | 0x7A70 | リトライモニタ 8 P-N 間直流電圧 | | 0 ~ 10000 | 0.01A 0.1Vdc |
| | 0x0541 | 0x7A71 | リトライモニタ 8 インハ゛ータ状態 | | 0 ~ 8 | 0.1740 |
| | 0x0543 | 0x7A73 | リトライモニタ 8 LAD 状態 | | 0 ~ 5 | 1 |
| | 0x0544 | 0x7A74 | リトライモニタ 8 INV 制御モード | | 0 ~ 11 | |
| | 0x0545 | 0x7A75 | リトライモニタ 8 制限状態 | | | |
| リトライモニタ | 0x0546 | 0x7A76 | リトライモニタ 8 特殊状態 | | 0 ~ 6 | |
| (dE-38) | 0x0548 | 0x7A78 | | (上位) | | |
| | 0x0549 | 0x7A79 | - リトライモニタ 8 RUN 時間 | (下位) | 0 - 1000000 | 16 |
| | 0x054A | 0x7A7A | | (上位) | 0 ~ 1000000 | 1hr |
| | 0x054B | 0x7A7B | - リトライモニタ 8 電源 ON 時間 | (下位) | | |
| | 0x054C | 0x7A7C | リトライモニタ 8 絶対時間 年,月 | L | 00 ∼ 99 (BCD コード) | |
| | 0,00010 | OXITITO | 7171c=70 MEX1631c3 +1773 | | 01 ~ 12 (BCD ¬-ド) | |
| | 0x054D | 0x7A7D | リトライモニタ8 絶対時間 日,曜日 | - | 01 ~ 31 (BCD ¬-ド) | 4 |
| | | | · · · · · · · · · · · · · · · · · · · | | 00 ~ 06 (BCD ¬-ド) 00 ~ 23 (BCD ¬-ド) | _ 1 |
| | 0x054E | 0x7A7E | リトライモニタ8 絶対時間 時,分 | } | $00 \sim 23 (BCD 1-1)$ $00 \sim 59 (BCD 1-1)$ | _ |
| | 0x0551 | 0x7A81 | リトライモニタ 9 要因 | | 1 ~ 255 | - |
| | 0x0552 | 0x7A82 | | (上位) | | |
| | 0x0553 | 0x7A83 | · リトライモニタ 9 出力周波数(符号付) | (下位) | -59000 ~ 59000 | 0.01Hz |
| | 0x0554 | 0x7A84 | リトライモニタ9 出力電流 | (, , , | 0 ~ 65535 | 0.01A |
| | 0x0555 | 0x7A85 | リトライモニタ 9 P-N 間直流電圧 | | 0 ~ 10000 | 0.1Vdc |
| | 0x0556 | 0x7A86 | リトライモニタ 9 インバ・-タ状態 | | 0 ~ 8 | |
| | 0x0557 | 0x7A87 | リトライモニタ 9 LAD 状態 | | 0 ~ 5 | |
| | 0x0558 | 0x7A88 | リトライモニタ 9 INV 制御モード | | 0 ~ 11 | 1 |
| | 0x0559 | 0x7A89 | リトライモニタ9 制限状態 | | | |
| リトライモニタ | 0x055A | 0x7A8A | リトライモニタ9特殊状態 | | 0 ~ 6 | |
| (dE-39) | 0x055C | 0x7A8C | - リトライモニタ 9 RUN 時間 | (上位) | | |
| | 0x055D | 0x7A8D | - ハレンコエール R MOIN 1541目] | (下位) | 0 ~ 1000000 | 1hr |
| | 0x055E | 0x7A8E | - Uトライモニタ 9 電源 ON 時間 | (上位) | 0 ~ 1000000 | 1111 |
| | 0x055F | 0x7A8F | カログローグ 5 电心 〇N 時間 | (下位) | | |
| | 0x0560 | 0x7A90 | リトライモニタ 9 絶対時間 年、月 | | 00 ~ 99 (BCD ¬-ド) | |
| | 0,0000 | OAT AGO | 、, , , , , , , , , , , , , , , , , , , | | 01 ~ 12 (BCD ¬-ド) | |
| | 0x0561 | 0x7A91 | リトライモニタ 9 絶対時間 日、曜日 | <u> </u> | 01 ~ 31 (BCD ¬-ド) | 1 |
| | | - | | | 00 ~ 06 (BCD ¬-*) | _ ' |
| | 0x0562 | 0x7A92 | リトライモニタ 9 絶対時間 時、分 | } | 00 ~ 23 (BCD ¬-ド) 00 ~ 59 (BCD ¬-ド) | |
| | | <u> </u> | 1 | | 00 - 29 (DCD 1-1) | |

| 機能 | 命令: | コード | | モニタ内容および | データ | |
|---------|------------------|------------------|------------------------------------|-------------------|--------|--|
| コード | 読出し | 書込み | 機能名称 設定項目 | | | |
| | 0x0565 | 0x7A95 | リトライモニタ 10 要因 | 1 ~ 255 | 1 | |
| | 0x0566 0x0567 | 0x7A96 0x7A97 | リトライモニタ 10 出力周波数(符号付) (上位) (下位) | -59000 ~ 59000 | 0.01Hz | |
| | 0x0568 | 0x7A98 | リトライモニタ 10 出力電流 | 0 ~ 65535 | 0.01A | |
| | 0x0569 | 0x7A99 | リトライモニタ 10 P-N 間直流電圧 | 0 ~ 10000 | 0.1Vdc | |
| | 0x056A | 0x7A9A | リトライモニタ 10 インバ [・] -タ状態 | 0 ~ 8 | | |
| | 0x056B | 0x7A9B | リトライモニタ 10 LAD 状態 | 0 ~ 5 | 1 | |
| | 0x056C | 0x7A9C | リトライモニタ 10 INV 制御モード | 0 ~ 11 | | |
| リトライモニタ | 0x056D | 0x7A9D | リトライモニタ 10 制限状態 | 0 ~ 6 | | |
| (dE-40) | 0x056E | 0x7A9E | Jトライモニタ 10 特殊状態 | 0 - 0 | | |
| (GE 40) | 0x0570 0x0571 | 0x7AA0 0x7AA1 | (上位) リトライモニタ 10 RUN 時間 (下位) | | | |
| | 0x0571 | 0x7AA1 | | 0 ~ 1000000 | 1hr | |
| | 0x0572 0x0573 | 0x7AA2 0x7AA3 | ・ リトライモニタ 10 電源 ON 時間 (上位) (下位) | | | |
| | 0.0574 | 0.7444 | , , , | 00 ∼ 99 (BCD コード) | | |
| | 0x0574 | 0x7AA4 | リトライモニタ 10 絶対時間 年,月 | 01 ~ 12 (BCD ¬-ド) | | |
| | 0x0575 | 0x7AA5 | リトライモ=9 10 絶対時間 日,曜日 | 01 ~ 31 (BCD コード) | | |
| | 0,0375 | 0.77.7.5 | | 00 ∼ 06 (BCD ⊐-ド) | 1 | |
| | 0x0576 | 0x7AA6 | | 00 ∼ 23 (BCD コード) |] | |
| | 3,0370 | 3,7,7,7,10 | | 00 ∼ 59 (BCD コード) | | |
| dE-50 | 0x05DC | 0x7B0C | ワーニンク゛モニタ | 0 ~ 65535 | | |

12.2.2 Code-F

| 機能 | 命令 | コード | | | モニタ内容および | データ |
|---------|--------|--------|-------------------------------|----------------------|---------------------------------------|-----------|
| コード | 読出し | 書込み | 機能名称 | | 設定項目 | 分解能 単位 |
| FA-01 | 0x2AF9 | 0xA029 | 主速指令 (モニタ+設定) | | 0 ~ 59000 | |
| FA-02 | 0x2AFA | 0xA02A | 補助速指令 (モニタ+設定) | (上位) | -59000 ∼ 59000 (₹=\$) | 0.01Hz |
| (FA-03) | 0x2AFB | 0xA02B | 福切丞指 D (C-71 改定) | (下位) | 0 ~ 59000 (設定) | |
| FA-10 | 0x2B02 | 0xA032 | 加速時間 (モニタ+設定) | (上位) | | |
| (FA-11) | 0x2B03 | 0xA033 | 加速時间 (t=ツ+設定) | (下位) | 0 ~ 360000 | 0.01s |
| FA-12 | 0x2B04 | 0xA034 | 減速時間 (モニタ+設定) | (上位) | 0 ~ 360000 | 0.018 |
| (FA-13) | 0x2B05 | 0xA035 |)減还时间(t−9+改 <i>压)</i> | (下位) | | |
| FA-15 | 0x2B07 | 0xA037 | トルク指令モニタ (モニタ+設定) | | -5000 ∼ 5000 | 0.1% |
| FA-16 | 0x2B08 | 0xA038 | トルクバイアスモニタ (モニタ+設定) | | -5000 ∼ 5000 | 0.1% |
| FA-20 | 0x2B0C | 0xA03C | | (⊢ /÷) | -268435455 ~ 268435455 | |
| (FA-21) | 0x2B0D | 0xA03D | 位置指令モニタ (モニタ+設定) | (上位) (下位) | 高分解能モード時: -1073741823 ~ 1073741823 | 1 |
| FA-30 | 0x2B16 | 0xA046 | DID1 日本(ま1/1-b. 記点) | (上位) | | |
| (FA-31) | 0x2B17 | 0xA047 | PID1 目標値 1 (モニタ+設定) | (下位) | | |
| FA-32 | 0x2B18 | 0xA048 | · PID1 目標値 2 (モニタ+設定) | (上位) | | AH-06 設定 |
| (FA-33) | 0x2B19 | 0xA049 | PIDI 日保恒 2 (t=9+改定) | (下位) | | による |
| FA-34 | 0x2B1A | 0xA04A | DID1 日播传 2 /1-1, 訊字) | (上位) | | |
| (FA-35) | 0x2B1B | 0xA04B | PID1 目標値 3 (モニタ+設定) | (下位) | 10000 - 10000 | |
| FA-36 | 0x2B1C | 0xA04C | | (上位) | -10000 ∼ 10000 | AJ-06 設定 |
| (FA-37) | 0x2B1D | 0xA04D | PID2 目標値 (モニタ+設定) | (下位) | | による |
| FA-38 | 0x2B1E | 0xA04E | DID2 日播店 /I-b. 訊字〉 | (上位) | | AJ-26 設定 |
| (FA-39) | 0x2B1F | 0xA04F | · PID3 目標値 (モニタ+設定) | (一 <i>二)</i> (下位) | | による |
| FA-40 | 0x2B20 | 0xA050 | DID 4 D ## /# /# - h . =N.ch) | (上位) | | AJ-46 設定 |
| (FA-41) | 0x2B21 | 0xA051 | PID4 目標値 (モニタ+設定) | (下位) | | による |

12.2.3 Code-A

| جدة فقد | 命令 | コード | | | データ |
|----------------|------------------|------------------|-------------------------------|------------------|----------|
| 機能 コード | 読出し | 書込み | 機能名称 | モニタ内容および 設定項目 | 分解能 |
| | | | 佐 1 ナオヤマ流和 | | 単位 |
| AA101 AA102 | 0x2EE1 0x2EE2 | 0xA411 0xA412 | 第1 主速指令選択 第1 補助速指令選択 | 1 ~ 16 0 ~ 16 | 1 |
| AA102 | 0x2EE4 | 0xA412 | 第 1 補助速設定 | 0 ~ 59000 | 0.01Hz |
| AA105 | 0x2EE5 | 0xA415 | 第 1 演算子選択 | 0 ~ 3 | 1 |
| AA106 | 0x2EE6 | 0xA416 | (上位) | | |
| (AA107) | 0x2EE7 | 0xA417 | 第1 加算周波数設定(SET-POINT) (下位) | -59000 ~ 59000 | 0.01Hz |
| AA111 | 0x2EEB | 0xA41B | 第 1 運転指令選択 | 0 ~ 6 | |
| AA-12 | 0x2EEC | 0xA41C | RUN キ-方向選択 | 0 ~ 1 | |
| AA-13 | 0x2EED | 0xA41D | STOP キ-選択 | 0 ~2 | |
| AA114 | 0x2EEE | 0xA41E | 第 1 運転方向制限選択 | | |
| AA115 | 0x2EEF | 0xA41F | 第 1 停止方式選択 | 0 ~ 1 | 1 |
| AA121 | 0x2EF5 | 0xA425 | 第 1 制御方式 | 0 ~ 12 | 4 |
| AA123 AA201 | 0x2EF7 0x55F1 | 0xA427 0xCB21 | 第 1 ベクトル制御モード選択 第 2 主速指令選択 | 0 ~ 3 1 ~ 16 | |
| AA201 | 0x55F1 | 0xCB21 | 第 2 補助速指令選択 | 0 ~ 16 | - |
| AA202 AA204 | 0x55F2 | 0xCB22 | 第 2 補助速設定 | 0 ~ 59000 | 0.01Hz |
| AA205 | 0x55F5 | 0xCB25 | 第2演算子選択 | 0 ~ 3 | 1 |
| AA206 | 0x55F6 | 0xCB26 | (上位) | i j | ' |
| (AA207) | 0x55F7 | 0xCB27 | 第 2 加算周波数設定(SET-POINT) (下位) | -59000 ~ 59000 | 0.01Hz |
| AA211 | 0x55FB | 0xCB2B | 第 2 運転指令選択 | 0 ~ 6 | |
| AA214 | 0x55FE | 0xCB2E | 第 2 運転方向制限選択 | 0 ~ 2 | |
| AA215 | 0x55FF | 0xCB2F | 第 2 停止方式選択 | 0 ~ 1 | 1 |
| AA221 | 0x5605 | 0xCB35 | 第2制御方式 | 0 ~ 11 | |
| AA223 | 0x5607 | 0xCB37 | 第2~゙クトル制御モード選択 | 0 ~ 3 | |
| Ab-01 | 0x2F45 | 0xA475 | 周波数変換係数 | 1 ~ 10000 | 0.01 |
| Ab-03 | 0x2F47 | 0xA477 | 多段速選択 | 0 ~ 1 | 1 |
| Ab110 | 0x2F4E | 0xA47E | 第1 多段速 0 速 | 0 ~ 59000 | 0.01Hz |
| Ab-11 | 0x2F4F | 0xA47F | 多段速1速 | | |
| Ab-12 Ab-13 | 0x2F50 | 0xA480 0xA481 | 多段速 2 速 | | |
| Ab-13 | 0x2F51 0x2F52 | 0xA481 | 多段速 3 速 多段速 4 速 | | |
| Ab-14 | 0x2F53 | 0xA483 | 多段速 5 速 | | |
| Ab-16 | 0x2F54 | 0xA484 | 多段速 6 速 | | |
| Ab-17 | 0x2F55 | 0xA485 | 多段速 7 速 | | |
| Ab-18 | 0x2F56 | 0xA486 | 多段速 8 速 | | 0.0111 |
| Ab-19 | 0x2F57 | 0xA487 | 多段速 9 速 | 0 ~ 59000 | 0.01Hz |
| Ab-20 | 0x2F58 | 0xA488 | 多段速 10 速 | | |
| Ab-21 | 0x2F59 | 0xA489 | 多段速 11 速 | | |
| Ab-22 | 0x2F5A | 0xA48A | 多段速 12 速 | | |
| Ab-23 | 0x2F5B | 0xA48B | 多段速 13 速 | | |
| Ab-24 | 0x2F5C | 0xA48C | 多段速 14 速 | | |
| Ab-25 | 0x2F5D | 0xA48D | 多段速 15 速 | | |
| Ab210 | 0x565E | 0xCB8E | 第2 多段速0速 加減速時間入力選択 | 0 - 4 | |
| AC-01 AC-02 | 0x2FA9 0x2FAA | 0xA4D9 0xA4DA | 多段加減速選択 | 0 ~ 4 0 ~ 1 | \dashv |
| AC-02 AC-03 | 0x2FAB | 0xA4DA 0xA4DB | 加速パターン選択 | 0 - 2 1 | |
| AC-03 | 0x2FAC | 0xA4DC | 減速パグターン選択 | 0 ~ 4 | 1 |
| AC-05 | 0x2FAD | 0xA4DD | 加速曲線定数(S,U,逆 U) | | |
| AC-06 | 0x2FAE | 0xA4DE | 減速曲線定数(S,U,逆 U) | 1 ~ 10 | |
| AC-08 | 0x2FB0 | 0xA4E0 | EL-S 字 加速時曲線比率 1 | | |
| AC-09 | 0x2FB1 | 0xA4E1 | EL-S 字 加速時曲線比率 2 | 0 - 100 | 10/ |
| AC-10 | 0x2FB2 | 0xA4E2 | EL-S 字 減速時曲線比率 1 | 0 ~ 100 | 1% |
| AC-11 | 0x2FB3 | 0xA4E3 | EL-S 字 減速時曲線比率 2 | | |
| AC115 | 0x2FB7 | 0xA4E7 | 第12段加減速選択 | 0 ~ 2 | 1 |
| AC116 | 0x2FB8 | 0xA4E8 | 第12段加速周波数 | 0 ~ 59000 | 0.01Hz |
| AC117 | 0x2FB9 | 0xA4E9 | 第12段減速周波数 | | 3.51112 |

| 144 AV | 命令 | コード | | Т | | データ |
|------------------|------------------|------------------|----------------------|---------------------|------------------|-------|
| 機能 コード | 読出し | 書込み | 機能名称 | | モニタ内容および 設定項目 | 分解能 |
| - | | | | 1 (4) | жхн | 単位 |
| AC120 (AC121) | 0x2FBC 0x2FBD | 0xA4EC 0xA4ED | 第 川课時間 | 上位) 下位) | | |
| AC122 | 0x2FBE | 0xA4EE | | 上位) | | |
| (AC123) | 0x2FBF | 0xA4EF | 第 海球時間 | - 一 <i>/</i> 下位) | | |
| AC124 | 0x2FC0 | 0xA4F0 | 第1加速時間2 | 上位) | | |
| (AC125) | 0x2FC1 | 0xA4F1 | 第1加速時间2 | 下位) | | |
| AC126 | 0x2FC2 | 0xA4F2 | 第1減速時間2 | 上位) | | |
| (AC127) | 0x2FC3 | 0xA4F3 | , | 上位) | | |
| AC-30 (AC-31) | 0x2FC6 0x2FC7 | 0xA4F6 0xA4F7 | 多段课 川课時間 | 上位) 下位) | | |
| AC-32 | 0x2FC8 | 0xA4F8 | | 上位) | | |
| (AC-33) | 0x2FC9 | 0xA4F9 | 多段速 海速時間 | ト位) | | |
| AC-34 | 0x2FCA | 0xA4FA | (| <u>·</u> 上位) | | |
| (AC-35) | 0x2FCB | 0xA4FB | 多段速 2 加速時間 (- | 下位) | | |
| AC-36 | 0x2FCC | 0xA4FC | 多段果ノ湯果時間 | L位) | | |
| (AC-37) | 0x2FCD | 0xA4FD | (| 下位) | | |
| AC-38 | 0x2FCE | 0xA4FE | 多段课 川课時間 | 上位) | | |
| (AC-39) | 0x2FCF | 0xA4FF | | 下位) | | |
| AC-40 (AC-41) | 0x2FD0 0x2FD1 | 0xA500 0xA501 | 1多姓油分属油铁臂 ` | 上位) 下位) | | |
| AC-42 | 0x2FD1 | 0xA501 | (| 上位) | | |
| (AC-43) | 0x2FD3 | 0xA503 | 多段读4 加读時間 | こ位 <i>)</i> 下位) | | |
| AC-44 | 0x2FD4 | 0xA504 | (| 上位) | | |
| (AC-45) | 0x2FD5 | 0xA505 | 多段速 4 減速時間 (- | 下位) | | |
| AC-46 | 0x2FD6 | 0xA506 | 多段速 5 加速時間 | L位) | | |
| (AC-47) | 0x2FD7 | 0xA507 | | 下位) | | |
| AC-48 | 0x2FD8 | 0xA508 | 多段速り 減速時間 | 上位) | | |
| (AC-49) AC-50 | 0x2FD9 0x2FDA | 0xA509 0xA50A | · · | 下位) | | |
| (AC-50 | 0x2FDB | 0xA50A 0xA50B | 多段速6 加速時間 | 上位) F位) | 0 ~ 360000 | 0.01s |
| AC-52 | 0x2FDC | 0xA50C | | 上位) | | |
| (AC-53) | 0x2FDD | 0xA50D | 多段速6 海速時間 | -位) F位) | | |
| AC-54 | 0x2FDE | 0xA50E | 多段速 7 加速時間 (- | 上位) | | |
| (AC-55) | 0x2FDF | 0xA50F | 多校医 / 加速時间 (- | 下位) | | |
| AC-56 | 0x2FE0 | 0xA510 | 多段读/减快時間 | 上位) | | |
| (AC-57) | 0x2FE1 | 0xA511 | (| 下位) | | |
| AC-58 (AC-59) | 0x2FE2 0x2FE3 | 0xA512 0xA513 | 多段课 X 川课時間 | 上位) F位) | | |
| AC-60 | 0x2FE4 | 0xA513 | | 上位) | | |
| (AC-61) | 0x2FE5 | 0xA515 | 1 多段: 果 X : 脚: 果 庄 尚 | こ位 <i>)</i> 下位) | | |
| AC-62 | 0x2FE6 | 0xA516 | (| <u>·</u> 上位) | | |
| (AC-63) | 0x2FE7 | 0xA517 | 多段速 9 加速時間 (- | 下位) | | |
| AC-64 | 0x2FE8 | 0xA518 | 1 多段:果 9 :10:果性間 | 上位) | | |
| (AC-65) | 0x2FE9 | 0xA519 | | 下位) | | |
| AC-66 | 0x2FEA | 0xA51A | 多段:果 () 川:果時間 | 上位) | | |
| (AC-67) AC-68 | 0x2FEB 0x2FEC | 0xA51B 0xA51C | | 下位) | | |
| (AC-69) | 0x2FEC 0x2FED | 0xA51C 0xA51D | 多段课 () 、微课時間 | 上位) 下位) | | |
| AC-70 | 0x2FEE | 0xA51E | | 上位) | | |
| (AC-71) | 0x2FEF | 0xA51F | 多段:果 川课時間 | F位) | | |
| AC-72 | 0x2FF0 | 0xA520 | | 上位) | | |
| (AC-73) | 0x2FF1 | 0xA521 | グ収 □ | 下位) | | |
| AC-74 | 0x2FF2 | 0xA522 | 多段速 2 川東時間 | 上位) | | |
| (AC-75) | 0x2FF3 | 0xA523 | (| 下位) | | |
| AC-76 | 0x2FF4 | 0xA524 | 多段使 2、原使時間 | 上位) 5位) | | |
| (AC-77) AC-78 | 0x2FF5 0x2FF6 | 0xA525 0xA526 | | 下位) 上位) | | |
| (AC-78) | 0x2FF6 0x2FF7 | 0xA526 0xA527 | 1 多段课 1 4 川课時間 | 上位) F位) | | |
| (10 10) | 0//LIT | UNHULI | 1 | 14/ | | 1 |

| Adda date: | 命令二 | コード | | | T - Artista had | データ |
|------------------|------------------|------------------|---|----------------------|---------------------------------------|--------|
| 機能 コード | 読出し | 書込み | 機能名称 | | モニタ内容および 設定項目 | 分解能 |
| | | | | (/+) | | 単位 |
| AC-80 (AC-81) | 0x2FF8 0x2FF9 | 0xA528 0xA529 | 多段速 13 減速時間 | (上位) (下位) | | |
| AC-81) | 0x2FFA | 0xA529 | | (上位) | | |
| (AC-83) | 0x2FFB | 0xA52B | 多段速 14 加速時間 | (工位) (下位) | | |
| AC-84 | 0x2FFC | 0xA52C | | (上位) | | |
| (AC-85) | 0x2FFD | 0xA52D | 多段速 14 減速時間 | (二년) (下位) | 0 ~ 360000 | 0.01s |
| AC-86 | 0x2FFE | 0xA52E | A (0.)+ 4 = +0.)+ 0+ 0+ | (上位) | | |
| (AC-87) | 0x2FFF | 0xA52F | 多段速 15 加速時間 | (下位) | | |
| AC-88 | 0x3000 | 0xA530 | 多段速 15 減速時間 | (上位) | | |
| (AC-89) | 0x3001 | 0xA531 | 多权还 15 / | (下位) | | |
| AC215 | 0x56C7 | 0xCBF7 | 第2 2段加減速選択 | | 0 ~ 2 | 1 |
| AC216 | 0x56C8 | 0xCBF8 | 第22段加速周波数 | | 0 ~ 59000 | 0.01Hz |
| AC217 | 0x56C9 | 0xCBF9 | 第22段減速周波数 | | | |
| AC220 | 0x56CC | 0xCBFC | 第 2 加速時間 1 | (上位) (工位) | | |
| (AC221) | 0x56CD | 0xCBFD | | (下位) | | |
| AC222 | 0x56CE | 0xCBFE | 第 2 減速時間 1 | (上位) (下位) | | |
| (AC223) AC224 | 0x56CF 0x56D0 | 0xCBFF 0xCC00 | | (下位) (上位) | 0 ~ 360000 | 0.01s |
| (AC225) | 0x56D0 | 0xCC00 | 第 2 加速時間 2 | (工位) (下位) | | |
| AC226 | 0x56D1 | 0xCC01 | | (上位) | | |
| (AC227) | 0x56D3 | 0xCC02 | 第 2 減速時間 2 | (工位) (下位) | | |
| Ad-01 | 0x300D | 0xA53D | トルク指令入力選択 | (1 1 1) | 1 ~ 15 | 1 |
| Ad-02 | 0x300E | 0xA53E | トルク指令設定 | | -5000 ~ 5000 | 0.1% |
| Ad-03 | 0x300F | 0xA53F | トルク指令極性選択 | | 0 ~ 1 | 1 |
| Ad-04 | 0x3010 | 0xA540 | 速度/トルク制御切替時間 | | 0 ~ 1000 | 1ms |
| Ad-11 | 0x3017 | 0xA547 | トルクバイアス入力選択 | | 0 ~ 15 | 1 |
| Ad-12 | 0x3018 | 0xA548 | トルクバイアス設定 | | -5000 ~ 5000 | 0.1% |
| Ad-13 | 0x3019 | 0xA549 | トルクバイアス極性選択 | | 0 ~ 1 | |
| Ad-14 | 0x301A | 0xA54A | トルクバイアス有効端子[TBS]選択 | | 0.01 | 1 |
| Ad-40 | 0x3034 | 0xA564 | トルク制御時速度制限値入力選択 | | 1 ~ 13 | |
| Ad-41 | 0x3035 | 0xA565 | トルク制御時速度制限値(正転用) | | 0 ~ 59000 | 0.01Hz |
| Ad-42 | 0x3036 | 0xA566 | トルク制御時速度制限値(逆転用) | | | 0.0 |
| AE-01 | 0x3071 | 0xA5A1 | 電子* 7設置位置選択 | | 0 ~ 1 | _ |
| AE-02 | 0x3072 | 0xA5A2 | 電子ギア比分子 | | 1 ~ 10000 | 1 |
| AE-03 | 0x3073 | 0xA5A3 | 電子ギア比分母 | | 0 . 10000 | 1 |
| AE-04 AE-05 | 0x3074 0x3075 | | 位置決め完了範囲設定 位置決め完了ディレイ時間設定 | | 0 ~ 10000 0 ~ 1000 | 1pls |
| AE-05 AE-06 | 0x3075 | | 位置制御フィードフォワード | | 0 ~ 65535 | 0.01s |
| AE-00 | 0x3070 | 0xA5A0 | 位置ルーフ。ケ、イン | | 0 ~ 10000 | 0.01 |
| AE-07 | 0x3077 | 0xA5A7 | 位置バイアス量 | | -2048 ~ 2048 | 1pls |
| AE-10 | 0x307A | | オリエンテーション停止位置入力先選択 | | 0 ~ 3 | 1 1013 |
| AE-11 | 0x307B | | オリエンテーション停止位置入力先選択 | | 0 ~ 4095 | 1 |
| AE-12 | 0x307C | | オリエンテーション速度設定 | | 0 ~ 12000 | 0.01Hz |
| AE-13 | 0x307D | 0xA5AD | オリエンテーション方向設定 | | 0 ~ 1 | 1 |
| AE-20 | 0x3084 | 0xA5B4 | | (上位) | | |
| (AE-21) | 0x3085 | 0xA5B5 | 位置指令 0 | (下位) | | |
| AE-22 | 0x3086 | 0xA5B6 | 位署比今 1 | (上位) | | |
| (AE-23) | 0x3087 | 0xA5B7 | 位置指令 1 | (下位) | | |
| AE-24 | 0x3088 | 0xA5B8 | 位置指令 2 | (上位) | | |
| (AE-25) | 0x3089 | 0xA5B9 | 1.100000000000000000000000000000000000 | (下位) | | |
| AE-26 | 0x308A | 0xA5BA | 位置指令 3 | (上位) | -268435455 ~ 268435455 | 4 1 |
| (AE-27) | 0x308B | 0xA5BB | HE HE HE HE HE HE HE HE | (下位) | 高分解能モード時: -1073741823 ~ 1073741823 | 1pls |
| AE-28 | 0x308C | 0xA5BC | │ │位置指令 4 | (上位) | -10/3/41023 ~ 10/3/41823 | |
| (AE-29) | 0x308D | 0xA5BD | | (下位) | | |
| AE-30 | 0x308E | 0xA5BE | 位置指令 5 | (上位) | | |
| (AE-31) | 0x308F | 0xA5BF | | (下位) | | |
| A = | いべついりし | 0xA5C0 | l e e e e e e e e e e e e e e e e e e e | / L / L \ | 1 | |
| AE-32 (AE-33) | 0x3090 | 0xA5C0 | 位置指令 6 | (上位) (下位) | | |

| late fole | 命令二 | コード | | | | データ |
|------------------|------------------|------------------|-----------------------|----------------------|-------------------------------------|----------|
| 機能 コード | 読出し | 書込み | 機能名称 | | モニタ内容および 設定項目 | 分解能 |
| | | | | | W.C-X-1 | 単位 |
| AE-34 | 0x3092 | 0xA5C2 | 位置指令 7 | (上位) (工位) | | |
| (AE-35) | 0x3093 | 0xA5C3 | | (下位) | | |
| AE-36 (AE-37) | 0x3094 0x3095 | 0xA5C4 0xA5C5 | 位置指令 8 | (上位) (下位) | | |
| AE-37) | 0x3095 | 0xA5C5 0xA5C6 | | | | |
| (AE-39) | 0x3096 0x3097 | 0xA5C6 0xA5C7 | 位置指令 9 | (上位) (下位) | | |
| AE-40 | 0x3097 | 0xA5C7 | | (上位) | | |
| (AE-41) | 0x3099 | 0xA5C9 | 位置指令 10 | (工位) (下位) | | |
| AE-42 | 0x309A | 0xA5CA | | (上位) | -268435455 ~ 268435455 | |
| (AE-43) | 0x309B | 0xA5CB | 位置指令 11 | (工位) | 高分解能モード時: | |
| AE-44 | 0x309C | 0xA5CC | | (上位) | -1073741823 ~ 1073741823 | |
| (AE-45) | 0x309D | 0xA5CD | 位置指令 12 | 、一 <i>,</i> (下位) | | 1 plc |
| AE-46 | 0x309E | 0xA5CE | // EE IV A 4 A | (上位) | | 1pls |
| (AE-47) | 0x309F | 0xA5CF | 位置指令 13 | (下位) | | |
| AE-48 | 0x30A0 | 0xA5D0 | 冶黑比 | (上位) | | |
| (AE-49) | 0x30A1 | 0xA5D1 | 位置指令 14 | (下位) | | |
| AE-50 | 0x30A2 | 0xA5D2 | 位署指令 15 | (上位) | | |
| (AE-51) | 0x30A3 | 0xA5D3 | 位置指令 15 | (下位) | | |
| AE-52 | 0x30A4 | 0xA5D4 | | (上位) | 0 ~ 268435455 | |
| (AE-53) | 0x30A5 | 0xA5D5 | 位置範囲指定(正転側) | (工位) (下位) | 高分解能モード時: | |
| , , | | | | (112) | 0 ~ 1073741823 | |
| AE-54 | 0x30A6 | 0xA5D6 | | (上位) | -268435455 ~ 0 | |
| (AE-55) | 0x30A7 | 0xA5D7 | 位置範囲指定(逆転側) | (一 <i>二)</i> (下位) | 高分解能モード時: | |
| , , | | | // myt // = 183240 | . , | -1073741823 ~ 0 | |
| AE-56 | 0x30A8 | 0xA5D8 | 位置決めモード選択 | | 0 ~ 1 | |
| AE-60 | 0x30AC | 0xA5DC | ティーチング・選択 | | 0 ~ 15 | 1 |
| AE-61 | 0x30AD | 0xA5DD | 電源遮断時の現在位置記憶 | | 0 ~ 1 | |
| AE-62 | 0x30AE | 0xA5DE | プリセット位置データ | (上位) | -268435455 ~ 268435455 高分解能モード時: | 1pls |
| (AE-63) | 0x30AF | 0xA5DF | / りピクト1以 直 / 一9 | (下位) | -1073741823 ~ 1073741823 | ipis |
| AE-64 | 0x30B0 | 0xA5E0 | 減速停止距離計算用ゲイン | | 5000 ~ 20000 | |
| AE-65 | 0x30B1 | 0xA5E1 | 減速停止距離計算用バイアス | | 0 ~ 65535 | |
| AE-66 | 0x30B2 | 0xA5E2 | APR 制御速度パット | | 0 0000 | 0.01% |
| AE-67 | 0x30B3 | 0xA5E3 | APR 開始速度 | | 0 ~ 10000 | |
| AE-70 | 0x30B6 | 0xA5E6 | 原点復帰モード選択 | | 0 ~ 2 | |
| AE-71 | 0x30B7 | 0xA5E7 | 原点復帰方向選択 | | 0 ~ 1 | 1 |
| AE-72 | 0x30B8 | 0xA5E8 | 低速原点復帰速度 | | 0 ~ 1000 | |
| AE-73 | 0x30B9 | 0xA5E9 | 高速原点復帰速度 | | 0 ~ 59000 | 0.01Hz |
| AF101 | 0x30D5 | 0xA605 | 第 1 直流制動選択 | | | - |
| AF102 | 0x30D6 | 0xA606 | 第 1 制動方式選択 | | 0 ~ 2 | 1 |
| AF103 | 0x30D7 | 0xA607 | 第 1 直流制動周波数 | | 0 ~ 59000 | 0.01Hz |
| AF104 | 0x30D8 | 0xA608 | 第 1 直流制動遅延時間 | | 0 ~ 500 | 0.01s |
| AF105 | 0x30D9 | 0xA609 | 第 1 停止時直流制動力 | | 0 ~ 100 | 1% |
| AF106 | 0x30DA | 0xA60A | 第 1 停止時直流制動時間 | | 0 ~ 6000 | 0.01s |
| AF107 | 0x30DB | 0xA60B | 第1 直流制動トリガ選択 | | 0 ~ 1 | 1 |
| AF108 | 0x30DC | 0xA60C | 第1 始動時直流制動力 | | 0 ~ 100 | 1% |
| AF109 | 0x30DD | 0xA60D | 第1 始動直流制動時間 | | 0 ~ 6000 | 0.01s |
| AF120 | 0x30E8 | 0xA618 | 第 1 コンタクタ制御選択 | | 0 ~ 2 | 1 |
| AF121 | 0x30E9 | 0xA619 | 第1 始動待機時間 | | 0 - 200 | |
| AF122 | 0x30EA | 0xA61A | 第 1 コンタクタ開放遅れ時間 | | 0 ~ 200 | 0.01s |
| AF123 | 0x30EB | 0xA61B | 第1コンタクタチェック時間 | | 0 ~ 500 | |
| AF130 | 0x30F2 | 0xA622 | 第1ブレーキ制御選択 | | 0 ~ 3 | 1 |
| AF131 | 0x30F3 | 0xA623 | 第 1 ブレーキ開放確立待ち時間(正転側) | | | |
| AF132 | 0x30F4 | 0xA624 | 第1 加速待ち時間 (正転側) | | 0 ~ 500 | 0.016 |
| AF133 | 0x30F5 | 0xA625 | 第1 停止待ち時間 (正転側) | | 0 ~ 500 | 0.01s |
| AF134 | 0x30F6 | 0xA626 | 第 1 ブレーキ確認待ち時間 (正転側) | | | <u> </u> |
| AF135 | 0x30F7 | 0xA627 | 第 1 プレーキ開放周波数 (正転側) | | 0 ~ 59000 | 0.01Hz |
| | 0.0050 | 0xA628 | 第 1 ブレーキ開放電流 (正転側) | | (0~2.00)×インバータ定格電流 | 0.1A |
| AF136 | 0x30F8 | UXAU20 | カー / V T用以电流 (正私例) | | (0 2.00)^17/1 / 元旧电/11 | 0.171 |

| 機能 コード 読出 AF138 0x30 AF139 0x30 AF140 0x30 AF141 0x30 AF142 0x30 AF143 0x30 AF144 0x31 AF150 0x31 AF151 0x31 AF152 0x31 AF154 0x31 AF154 0x31 AF201 0x57 AF202 0x57 AF203 0x57 AF204 0x57 AF205 0x57 AF207 0x57 AF208 0x57 AF209 0x57 AF209 0x57 AF220 0x57 AF221 0x57 AF221 0x57 | DFF 0xA62A DFB 0xA62B DFC 0xA62C DFD 0xA62E DFF 0xA62E DFF 0xA62E 00 0xA630 00 0xA630 00 0xA638 | 第 2 直流制動周波数 第 2 直流制動遅延時間 第 2 停止時直流制動力 | モニタ内容および 設定項目 O ~ 500 O ~ 59000 (0~2.00)×1ンバータ定格電流 O ~ 59000 O ~ 200 O ~ 1000 O ~ 2 O ~ 59000 O ~ 5000 O ~ 5000 | データ 分解能 単位 0.01s 0.01Hz 0.01Hz 0.01s |
|--|--|--|--|--|
| AF138 0x30 AF139 0x30 AF140 0x30 AF141 0x30 AF142 0x30 AF144 0x31 AF150 0x31 AF151 0x31 AF152 0x31 AF154 0x31 AF154 0x57 AF201 0x57 AF202 0x57 AF204 0x57 AF205 0x57 AF206 0x57 AF207 0x57 AF208 0x57 AF209 0x57 AF209 0x57 AF220 0x57 AF221 0x57 | DFF 0xA62A DFB 0xA62B DFC 0xA62C DFD 0xA62E DFF 0xA62E DFF 0xA62E 00 0xA630 00 0xA630 00 0xA638 | 第 1 加速待ち時間 (逆転側) 第 1 停止待ち時間 (逆転側) 第 1 7 ルーキ確認待ち時間 (逆転側) 第 1 7 ルーキ開放周波数 (逆転側) 第 1 7 ルーキ開放電流 (逆転側) 第 1 7 ルーキ 開放運流 (逆転側) 第 1 7 ルーキ 投入周波数 (逆転側) 第 1 7 ルーキ 投入 展れ時間 第 1 7 ルーキ 投入遅れ時間 第 1 7 ルーキ 投入遅れ時間 第 1 が ルーキ 投入遅れ時間 第 1 始動時サーボ ロック時間 第 1 停止時サーボ ロック時間 第 2 直流制動選択 第 2 直流制動 選択 第 2 直流制動 遅延時間 第 2 停止時直流制動力 | ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ | 0.01s 0.01Hz 0.1A 0.01Hz 0.01Hz |
| AF139 0x30 AF140 0x30 AF141 0x30 AF142 0x30 AF143 0x30 AF144 0x31 AF150 0x31 AF151 0x31 AF152 0x31 AF154 0x31 AF154 0x57 AF201 0x57 AF202 0x57 AF204 0x57 AF205 0x57 AF206 0x57 AF207 0x57 AF208 0x57 AF209 0x57 AF220 0x57 AF220 0x57 AF220 0x57 | 0FB 0xA62B 0FC 0xA62C 0FD 0xA62D 0FE 0xA62E 0FF 0xA62F 00 0xA630 00 0xA630 07 0xA637 108 0xA638 109 0xA621 100 0xA621 100 0xA621 100 0xA621 100 0xA638 100 | 第 1 加速待ち時間 (逆転側) 第 1 停止待ち時間 (逆転側) 第 1 7 ルーキ確認待ち時間 (逆転側) 第 1 7 ルーキ開放周波数 (逆転側) 第 1 7 ルーキ開放電流 (逆転側) 第 1 7 ルーキ 開放運流 (逆転側) 第 1 7 ルーキ 投入周波数 (逆転側) 第 1 7 ルーキ 投入 展れ時間 第 1 7 ルーキ 投入遅れ時間 第 1 7 ルーキ 投入遅れ時間 第 1 が ルーキ 投入遅れ時間 第 1 始動時サーボ ロック時間 第 1 停止時サーボ ロック時間 第 2 直流制動選択 第 2 直流制動 選択 第 2 直流制動 遅延時間 第 2 停止時直流制動力 | ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ | 0.01Hz 0.1A 0.01Hz 0.01s |
| AF140 0x30 AF141 0x30 AF142 0x30 AF143 0x30 AF144 0x31 AF150 0x31 AF151 0x31 AF152 0x31 AF153 0x31 AF154 0x31 AF201 0x57 AF202 0x57 AF203 0x57 AF204 0x57 AF205 0x57 AF206 0x57 AF207 0x57 AF208 0x57 AF209 0x57 AF209 0x57 AF220 0x57 | DFC 0xA62C DFD 0xA62D DFE 0xA62E DFF 0xA62F 00 0xA630 106 0xA636 07 0xA637 08 0xA638 109 0xA639 0A 0xA63A DFE 0xCD15 DFE 0xCD15 DFE 0xCD17 DFE 0xCD18 DFE 0xA62E DFE 0xA63E DFE | 第 1 停止待ち時間 (逆転側) 第 1 プレーキ確認待ち時間 (逆転側) 第 1 プレーキ開放周波数 (逆転側) 第 1 プレーキ開放電流 (逆転側) 第 1 プレーキ投入周波数 (逆転側) 第 1 プレーキ投入周波数 (逆転側) 第 1 プレーキ投入遅れ時間 第 1 プレーキ投入遅れ時間 第 1 プレーキチェック時間 第 1 始動時サーボロック時間 第 1 停止時サーボロック時間 第 2 直流制動選択 第 2 間流制動周波数 第 2 直流制動遅延時間 第 2 停止時直流制動力 | ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ | 0.01Hz 0.1A 0.01Hz 0.01s |
| AF141 0x30 AF142 0x30 AF143 0x30 AF144 0x31 AF150 0x31 AF151 0x31 AF152 0x31 AF153 0x31 AF154 0x31 AF201 0x57 AF202 0x57 AF203 0x57 AF204 0x57 AF205 0x57 AF206 0x57 AF207 0x57 AF208 0x57 AF209 0x57 AF209 0x57 AF220 0x57 | DFD 0xA62D DFE 0xA62E DFF 0xA62F 00 0xA630 06 0xA637 08 0xA638 109 0xA638 109 0xA639 0A 0xA63A 7E5 0xCD15 7E6 0xCD16 7E7 0xCD17 7E8 0xCD18 7E9 0xCD18 7E9 0xCD18 | 第 1 プレーキ確認待ち時間 (逆転側) 第 1 プレーキ開放周波数 (逆転側) 第 1 プレーキ開放電流 (逆転側) 第 1 プレーキ投入周波数 (逆転側) 第 1 プレーキ投入周波数 (逆転側) 第 1 プレーキ投入遅れ時間 第 1 プレーキチェック時間 第 1 始動時サーボロック時間 第 1 停止時サーボロック時間 第 2 直流制動選択 第 2 直流制動周波数 第 2 直流制動遅延時間 第 2 停止時直流制動力 | (0~2.00)×1ンパ-タ定格電流 0~59000 0~200 0~500 0~1000 0~2 0~2 0~59000 | 0.1A 0.01Hz 0.01s |
| AF142 0x30 AF144 0x31 AF150 0x31 AF151 0x31 AF152 0x31 AF152 0x31 AF154 0x31 AF201 0x57 AF202 0x57 AF203 0x57 AF204 0x57 AF205 0x57 AF206 0x57 AF207 0x57 AF208 0x57 AF209 0x57 AF220 0x57 AF220 0x57 AF221 0x57 | DFE 0xA62E DFF 0xA62F 00 0xA630 06 0xA636 07 0xA637 08 0xA638 09 0xA639 0A 0xA63A 7E5 0xCD15 7E6 0xCD16 7E7 0xCD17 7E8 0xCD18 7E9 0xCD19 7EA 0xCD18 | 第 1 プレーキ開放周波数 (逆転側) 第 1 プレーキ開放電流 (逆転側) 第 1 プレーキ投入周波数 (逆転側) 第 1 プレーキ投入周波数 (逆転側) 第 1 プレーキ投入遅れ時間 第 1 プレーキ投入遅れ時間 第 1 始動時サーポロック時間 第 1 停止時サーポロック時間 第 2 直流制動選択 第 2 間流制動周波数 第 2 直流制動遅延時間 第 2 停止時直流制動力 | (0~2.00)×1ンパ-タ定格電流 0~59000 0~200 0~500 0~1000 0~2 0~2 0~59000 | 0.1A 0.01Hz 0.01s |
| AF143 0x30 AF144 0x31 AF150 0x31 AF151 0x31 AF152 0x31 AF153 0x31 AF154 0x31 AF201 0x57 AF202 0x57 AF204 0x57 AF205 0x57 AF206 0x57 AF207 0x57 AF208 0x57 AF209 0x57 AF220 0x57 AF220 0x57 | 0xA62F 00 0xA630 06 0xA636 107 0xA637 108 0xA638 109 0xA638 100 0xA63A 105 0xCD15 106 0xCD16 107 0xCD17 108 0xCD18 109 0xCD18 109 0xCD18 109 0xCD18 109 0xCD18 109 0xCD18 109 0xCD18 109 0xCD18 109 0xCD18 | 第 1 プレーキ開放電流 (逆転側) 第 1 プレーキ投入周波数 (逆転側) 第 1 プレーキ投入周波数 (逆転側) 第 1 プレーキ投入遅れ時間 第 1 プレーキ投入遅れ時間 第 1 がレーキチェック時間 第 1 始動時サーボロック時間 第 1 停止時サーボロック時間 第 2 直流制動選択 第 2 間流制動周波数 第 2 直流制動遅延時間 第 2 停止時直流制動力 | (0~2.00)×1ンパ-タ定格電流 0~59000 0~200 0~500 0~1000 0~2 0~2 0~59000 | 0.1A 0.01Hz 0.01s |
| AF144 0x31 AF150 0x31 AF151 0x31 AF152 0x31 AF152 0x31 AF153 0x31 AF154 0x31 AF201 0x57 AF202 0x57 AF204 0x57 AF204 0x57 AF206 0x57 AF207 0x57 AF208 0x57 AF209 0x57 AF220 0x57 AF220 0x57 | 00 0xA630 06 0xA636 07 0xA637 08 0xA638 09 0xA639 0A 0xA63A 7E5 0xCD15 7E6 0xCD16 7E7 0xCD17 7E8 0xCD18 7E9 0xCD19 7EA 0xCD18 | 第 1 プレーキ投入周波数 (逆転側) 第 1 プレーキ投入周波数 (逆転側) 第 1 プレーキ投入遅れ時間 第 1 プレーキ投入遅れ時間 第 1 始動時サーポロック時間 第 1 停止時サーポロック時間 第 2 直流制動選択 第 2 直流制動周波数 第 2 直流制動遅延時間 第 2 停止時直流制動力 | $0 \sim 59000$ $0 \sim 200$ $0 \sim 500$ $0 \sim 1000$ $0 \sim 2$ $0 \sim 59000$ | 0.01Hz 0.01s |
| AF150 0x31 AF151 0x31 AF152 0x31 AF153 0x31 AF154 0x31 AF201 0x57 AF202 0x57 AF203 0x57 AF204 0x57 AF205 0x57 AF206 0x57 AF207 0x57 AF208 0x57 AF209 0x57 AF220 0x57 AF220 0x57 | 06 0xA636 07 0xA637 08 0xA638 09 0xA639 0A 0xA63A 7E5 0xCD15 7E6 0xCD16 7E7 0xCD17 7E8 0xCD18 7E9 0xCD18 | 第 1 プレーキ開放遅れ時間 第 1 プレーキ投入遅れ時間 第 1 プレーキ投入遅れ時間 第 1 が動時サーボロック時間 第 1 停止時サーボロック時間 第 2 直流制動選択 第 2 制動方式選択 第 2 直流制動周波数 第 2 直流制動遅延時間 第 2 停止時直流制動力 | $0 \sim 200$ $0 \sim 500$ $0 \sim 1000$ $0 \sim 2$ $0 \sim 59000$ | 0.01s |
| AF151 0x31 AF152 0x31 AF153 0x31 AF154 0x31 AF201 0x57 AF202 0x57 AF203 0x57 AF204 0x57 AF205 0x57 AF206 0x57 AF207 0x57 AF208 0x57 AF209 0x57 AF200 0x57 AF220 0x57 AF221 0x57 | 07 0xA637 08 0xA638 09 0xA639 0A 0xA63A 7E5 0xCD15 7E6 0xCD16 7E7 0xCD17 7E8 0xCD18 7E9 0xCD19 7EA 0xCD1A | 第 1 プレーキ投入遅れ時間 第 1 プレーキチェック時間 第 1 始動時サーボロック時間 第 1 停止時サーボロック時間 第 2 直流制動選択 第 2 制動方式選択 第 2 直流制動周波数 第 2 直流制動遅延時間 第 2 停止時直流制動力 | 0 ~ 500 0 ~ 1000 0 ~ 2 0 ~ 59000 | 1 |
| AF152 0x31 AF153 0x31 AF154 0x31 AF201 0x57 AF202 0x57 AF203 0x57 AF204 0x57 AF205 0x57 AF206 0x57 AF207 0x57 AF208 0x57 AF209 0x57 AF220 0x57 AF220 0x57 | 08 0xA638 09 0xA639 0A 0xA63A 7E5 0xCD15 7E6 0xCD16 7E7 0xCD17 7E8 0xCD18 7E9 0xCD19 7EA 0xCD1A | 第1 プレーキチェック時間 第1 始動時サーポロック時間 第1 停止時サーポロック時間 第2 直流制動選択 第2 制動方式選択 第2 直流制動周波数 第2 直流制動遅延時間 第2 停止時直流制動力 | 0 ~ 1000 0 ~ 2 0 ~ 59000 | 1 |
| AF153 0x31 AF154 0x31 AF201 0x57 AF202 0x57 AF203 0x57 AF204 0x57 AF205 0x57 AF206 0x57 AF207 0x57 AF208 0x57 AF209 0x57 AF220 0x57 AF221 0x57 | 09 0xA639 0A 0xA63A 7E5 0xCD15 7E6 0xCD16 7E7 0xCD17 7E8 0xCD18 7E9 0xCD19 7EA 0xCD1A 7EB 0xCD1B | 第 1 始動時サーボ ロック時間 第 1 停止時サーボ ロック時間 第 2 直流制動選択 第 2 制動方式選択 第 2 直流制動周波数 第 2 直流制動遅延時間 第 2 停止時直流制動力 | 0 ~ 1000 0 ~ 2 0 ~ 59000 | 1 |
| AF154 0x31 AF201 0x57 AF202 0x57 AF203 0x57 AF204 0x57 AF205 0x57 AF206 0x57 AF207 0x57 AF208 0x57 AF209 0x57 AF220 0x57 AF221 0x57 | 0A 0xA63A 7E5 0xCD15 7E6 0xCD16 7E7 0xCD17 7E8 0xCD18 7E9 0xCD19 7EA 0xCD1A 7EB 0xCD1B | 第 1 停止時サーボロック時間 第 2 直流制動選択 第 2 制動方式選択 第 2 直流制動周波数 第 2 直流制動遅延時間 第 2 停止時直流制動力 | 0 ~ 2 0 ~ 59000 | |
| AF201 0x57 AF202 0x57 AF203 0x57 AF204 0x57 AF205 0x57 AF206 0x57 AF207 0x57 AF208 0x57 AF209 0x57 AF220 0x57 AF221 0x57 | 7E5 0xCD15 7E6 0xCD16 7E7 0xCD17 7E8 0xCD18 7E9 0xCD19 7EA 0xCD1A 7EB 0xCD1B | 第 2 直流制動選択 第 2 制動方式選択 第 2 直流制動周波数 第 2 直流制動遅延時間 第 2 停止時直流制動力 | 0 ~ 59000 | |
| AF202 0x57 AF203 0x57 AF204 0x57 AF205 0x57 AF206 0x57 AF207 0x57 AF208 0x57 AF209 0x57 AF220 0x57 AF221 0x57 | 7E6 0xCD16 7E7 0xCD17 7E8 0xCD18 7E9 0xCD19 7EA 0xCD1A 7EB 0xCD1B | 第 2 制動方式選択 第 2 直流制動周波数 第 2 直流制動遅延時間 第 2 停止時直流制動力 | 0 ~ 59000 | |
| AF203 0x57 AF204 0x57 AF205 0x57 AF206 0x57 AF207 0x57 AF208 0x57 AF209 0x57 AF220 0x57 AF221 0x57 | 7E7 0xCD17 7E8 0xCD18 7E9 0xCD19 7EA 0xCD1A 7EB 0xCD1B | 第 2 直流制動周波数 第 2 直流制動遅延時間 第 2 停止時直流制動力 | | 0.01Hz |
| AF204 0x57 AF205 0x57 AF206 0x57 AF207 0x57 AF208 0x57 AF209 0x57 AF220 0x57 AF221 0x57 | 7E8 0xCD18 7E9 0xCD19 7EA 0xCD1A 7EB 0xCD1B | 第 2 直流制動遅延時間 第 2 停止時直流制動力 | | 0.0 I HZ |
| AF205 0x57 AF206 0x57 AF207 0x57 AF208 0x57 AF209 0x57 AF220 0x57 AF221 0x57 | 7E9 0xCD19 7EA 0xCD1A 7EB 0xCD1B | 第 2 停止時直流制動力 | 0 ~ 500 | - |
| AF206 0x57 AF207 0x57 AF208 0x57 AF209 0x57 AF220 0x57 AF221 0x57 | 7EA 0xCD1A 7EB 0xCD1B | | | 0.01s |
| AF207 0x57 AF208 0x57 AF209 0x57 AF220 0x57 AF221 0x57 | 7EB 0xCD1B | | 0 ~ 100 | 1% |
| AF208 0x57 AF209 0x57 AF220 0x57 AF221 0x57 | | | 0 ~ 6000 | 0.01s |
| AF209 0x57 AF220 0x57 AF221 0x57 | EC OXCDIC | | 0 ~ 1 | 1 10/ |
| AF220 0x57 AF221 0x57 | 7ED 0 0D1D | | 0 ~ 100 | 1% |
| AF221 0x57 | | | 0 ~ 6000 | 0.01s |
| | | | 0 ~ 2 | 1 |
| AF222 0x57 | | | 0 ~ 200 | 0.01 |
| . = 0 0 0 = = | | | 2 500 | 0.01s |
| AF223 0x57 | | | 0 ~ 500 | |
| AF230 0x58 | | | 0 ~ 3 | 1 |
| AF231 0x58 | | | | |
| AF232 0x58 | | | 0 ~ 500 | 0.01s |
| AF233 0x58 | | 11 15 15 2 21 2 (12.0.0) | <u> </u> | |
| AF234 0x58 | | | 0 . 50000 | 0.0111- |
| AF235 0x58 | | 1 1111111111111111111111111111111111111 | 0~59000 | 0.01Hz |
| AF236 0x58 AF237 0x58 | | 第2プレーキ開放電流(正転側) | (0~2.00)×インバータ定格電流 | 0.1A |
| | | | 0 ~ 59000 | 0.01Hz |
| AF238 0x58 AF239 0x58 | | 第2 プレーキ開放確立待ち時間(逆転側) 第2 加速待ち時間 (正転側) | | |
| | | | 0 ~ 500 | 0.01s |
| | | 第2 停止待ち時間 (逆転側) | | |
| | | 第2 ブレーキ確認待ち時間 (逆転側) | 0 - 50000 | 0.0111- |
| AF242 0x58 AF243 0x58 | | | 0~59000 | 0.01Hz |
| AF243 0x58 | | | (0~2.00)×インバータ定格電流 0 ~ 59000 | 0.1A 0.01Hz |
| AF250 0x58 | | | 0 10 39000 | 0.0162 |
| AF250 0x58 | | | 0 ~ 200 | |
| AF252 0x58 | | | 0 ~ 500 | 0.01s |
| AF253 0x58 | | | 0 10 300 | 0.015 |
| AF254 0x58 | | | 0 ~ 1000 | |
| AG101 0x31 | | 第 1 ジャンプ周波数 1 | 0 ~ 59000 | _ |
| AG102 0x31 | | 第1~777周級数十 | 0 ~ 1000 | - |
| AG103 0x31 | | 第1~~~~周波数幅~ | 0 ~ 59000 | - |
| AG103 0x31 | | 第1~~~~ 周波数~ 第1~~ カラス カー・カー・カー・カー・カー・カー・カー・カー・カー・カー・カー・カー・カー・カ | 0 ~ 1000 | 0.01Hz |
| AG104 0x31 | | 第1~~~~ 周波数幅と 第1~ キャンプ 周波数3 | 0 ~ 59000 | - 3.51112 |
| AG105 0x31 | | 第1 9 7 77 周波数3 | 0 ~ 1000 | - |
| AG110 0x31 | | 第 1 加速ホール 高波数幅 3 | 0 ~ 59000 | - |
| AG111 0x31 | | 第 1 加速・ルド時間 | 0 ~ 600 | 0.1s |
| AG111 0x31 | | 第 1 減速がが 時間 | 0 ~ 59000 | 0.15 0.01Hz |
| AG112 0x31 | | 第 1 減速・ル・時間 | 0 ~ 600 | 0.01112 0.1s |
| ,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,, | | 1 | 0 ~ 1000 | 0.15 0.01Hz |
| | | | 0 ~ 5 | 1 |
| AG-20 0x31 | | 第2~ジャンプ周波数1 | 0 - 59000 | |
| | ,,, | | | |

| | & &- | コード | | | | データ |
|----------------|-----------------|--------|-------------------------|------|----------------|---------|
| 機能 | | | 機能名称 | | モニタ内容および | 分解能 |
| コード | 読出し | 書込み | | | 設定項目 | 単位 |
| AG203 | 0x584B | 0xCD7B | 第2ダャンプ周波数2 | | 0 - 59000 | |
| AG204 | 0x584C | 0xCD7C | 第2ダャンプ周波数幅2 | | 0 - 1000 | |
| AG205 | 0x584D | 0xCD7D | 第2ダャンプ周波数3 | | 0 - 59000 | 0.01Hz |
| AG206 | 0x584E | | 第2ダャンプ周波数幅3 | | 0 - 1000 | |
| AG210 | 0x5852 | 0xCD82 | 第 2 加速ホールド周波数 | | 0 - 59000 | |
| AG211 | 0x5853 | 0xCD83 | 第 2 加速ホールド時間 | | 0 - 600 | 0.1s |
| AG212 | 0x5854 | 0xCD84 | 第 2 減速ホールド周波数 | | 0 - 59000 | 0.01Hz |
| AG213 | 0x5855 | 0xCD85 | 第2減速ホールド時間 | | 0 - 600 | 0.1s |
| AH-01 | 0x319D | 0xA6CD | PID1 選択 | | 0 ~ 2 | |
| AH-02 | 0x319E | 0xA6CE | PID1 偏差マイナス | | 0 ~ 1 | |
| AH-03 | 0x319F | 0xA6CF | PID1 単位選択(PID1) | | 0 ~ 58 | |
| AH-04 | 0x31A0 | 0xA6D0 | PID1 スケール調整(0%) | | -10000 ~ 10000 | 1 |
| AH-05 | 0x31A1 | 0xA6D1 | PID1 スケール調整(100%) | | 10000 10000 | |
| AH-06 | 0x31A2 | 0xA6D2 | PID1 スケール調整(小数点) | | 0 ~ 4 | |
| AH-07 | 0x31A3 | 0xA6D3 | PID1 目標値 1 入力先選択 | | 0 ~ 13 | |
| AH-10 | 0x31A6 | 0xA6D6 | PID1 目標値 1 設定値 | (上位) | | |
| (AH-11) | 0x31A7 | 0xA6D7 | | (下位) | | |
| AH-12 | 0x31A8 | 0xA6D8 | PID1 多段目標値 1 | (上位) | | |
| (AH-13) | 0x31A9 | 0xA6D9 | 1101 夕秋日惊胆 1 | (下位) | | |
| AH-14 | 0x31AA | 0xA6DA | PID1 多段目標値 2 | (上位) | | |
| (AH-15) | 0x31AB | 0xA6DB | 1101 夕秋日惊悒 2 | (下位) | | |
| AH-16 | 0x31AC | 0xA6DC | PID1 多段目標値 3 | (上位) | | |
| (AH-17) | 0x31AD | 0xA6DD | 1101 夕秋日惊胆 3 | (下位) | | |
| AH-18 | 0x31AE | 0xA6DE | PID1 多段目標値 4 | (上位) | | |
| (AH-19) | 0x31AF | 0xA6DF | 1101 夕秋日惊胆中 | (下位) | | |
| AH-20 | 0x31B0 | 0xA6E0 | PID1 多段目標値 5 | (上位) | | |
| (AH-21) | 0x31B1 | 0xA6E1 | 1101 多校口惊胆 3 | (下位) | | |
| AH-22 | 0x31B2 | 0xA6E2 | PID1 多段目標値 6 | (上位) | | |
| (AH-23) | 0x31B3 | 0xA6E3 | FIDT 多校日标框 0 | (下位) | | |
| AH-24 | 0x31B4 | 0xA6E4 | PID1 多段目標値 7 | (上位) | | |
| (AH-25) | 0x31B5 | 0xA6E5 | FIDI 多段日标他 / | (下位) | -10000 - 10000 | AH-06 設 |
| AH-26 | 0x31B6 | 0xA6E6 | PID1 多段目標値 8 | (上位) | -10000 - 10000 | 定による |
| (AH-27) | 0x31B7 | 0xA6E7 | FIDI 多段日标他 6 | (下位) | | |
| AH-28 | 0x31B8 | 0xA6E8 | PID1 多段目標値 9 | (上位) | | |
| (AH-29) | 0x31B9 | 0xA6E9 | FIDT 多段日标框 9 | (下位) | | |
| AH-30 | 0x31BA | 0xA6EA | PID1 多段目標値 10 | (上位) | | |
| (AH-31) | 0x31BB | 0xA6EB | PIDI 多段日标他 10 | (下位) | | |
| AH-32 | 0x31BC | 0xA6EC | PID1 多段目標値 11 | (上位) | | |
| (AH-33) | 0x31BD | 0xA6ED | PIDI 多段日标他 II | (下位) | | |
| AH-34 | 0x31BE | 0xA6EE | DID1 名印中博 12 | (上位) | | |
| (AH-35) | 0x31BF | 0xA6EF | PID1 多段目標値 12 | (下位) | | |
| AH-36 | 0x31C0 | 0xA6F0 | DID1 夕见中域 12 | (上位) | | |
| (AH-37) | 0x31C1 | 0xA6F1 | PID1 多段目標値 13 | (下位) | | |
| AH-38 | 0x31C2 | 0xA6F2 | PID1 多段目標値 14 | (上位) | | |
| (AH-39) | 0x31C3 | 0xA6F3 | PID 多段日标他 4 | (下位) | | |
| AH-40 | 0x31C4 | 0xA6F4 | DID1 夕见中唐 15 | (上位) | | |
| (AH-41) | 0x31C5 | 0xA6F5 | PID1 多段目標值 15 | (下位) | | |
| AH-42 | 0x31C6 | 0xA6F6 | PID1 目標値 2 入力先選択 | | 0 - 13 | 1 |
| AH-44 | 0x31C8 | 0xA6F8 | | (上位) | 10000 10000 | AH-06 設 |
| (AH-45) | 0x31C9 | 0xA6F9 | PID1 目標値 2 設定値 | (下位) | -10000 – 10000 | 定による |
| AH-46 | 0x31CA | 0xA6FA | PID1 目標値3 入力先選択 | | 0 ~ 13 | 1 |
| AH-48 | 0x31CC | 0xA6FC | DID1 日播店 2 乳宁店 | (上位) | 10000 - 10000 | AH-06 設 |
| (AH-49) | 0x31CD | 0xA6FD | PID1 目標値 3 設定値 | (下位) | -10000 ∼ 10000 | 定による |
| AH-50 | 0x31CE | 0xA6FE | PID1 目標値 1 演算子選択 | | 1 ~ 6 | |
| AH-51 | 0x31CF | 0xA6FF | PID1 フィードバックデータ 1 入力先選択 | | | 7 |
| | | 0xA700 | PID1 フィードバックデータ 2 入力先選択 | | 0 ~ 13 | |
| AH-52 | 0x31D0 | 0,0,00 | | | | |
| AH-52 AH-53 | 0x31D0 | 0xA701 | PID1 フィードバックデータ3 入力先選択 | | | 1 |
| | | | | | 1 ~ 10 | ┥ ' |

| ₩.Δr. | 命令 | コード | | エーカ市効かしが | データ |
|------------------|------------------|------------------|--------------------------------|-----------------------|-----------------|
| 機能 コード | 読出し | 書込み | 機能名称 | モニタ内容および 設定項目 | 分解能 |
| | | | | | 単位 |
| AH-61 | 0x31D9 | 0xA709 | PID1 比例がか1 | 0 ~ 1000 | 0.1 |
| AH-62 | 0x31DA | 0xA70A | PID1 積分が 1 | 0 ~ 36000 | 0.1s |
| AH-63 AH-64 | 0x31DB 0x31DC | 0xA70B 0xA70C | PID1 微分がか1 PID1 比例がか2 | 0 ~ 10000 0 ~ 1000 | 0.01s 0.1 |
| AH-65 | 0x31DC | 0xA70C | PID1 積分がひ2 | 0 ~ 36000 | 0.1s |
| AH-65 | 0x31DE | 0xA70E | PID1 微分が 47 2 PID1 微分が 47 2 | 0 10 36000 | 0.1s |
| AH-67 | 0x31DF | 0xA70E | PID1 が 分切替時間 | 0 ~ 10000 | 1ms |
| AH-70 | 0x31E2 | 0xA712 | PID1 74-ドフォワ-ド選択 | 0 ~ 6 | 1 |
| AH-71 | 0x31E3 | 0xA713 | PID1 可変範囲 | | <u> </u> |
| AH-72 | 0x31E4 | 0xA714 | PID1 偏差過大い゛ル | | |
| AH-73 | 0x31E5 | 0xA715 | PID1 フィードバック比較信号 OFF レベル | 0 ~ 10000 | 0.01% |
| AH-74 | 0x31E6 | 0xA716 | PID1 フィードバック比較信号 ON レベル | | |
| AH-75 | 0x31E7 | 0xA717 | PID ソフトスタート機能選択 | 0 ~ 1 | 1 |
| AH-76 | 0x31E8 | 0xA718 | PID ソフトスタート目標レベル | 0 ~ 10000 | 0.01% |
| AH-78 | 0x31EA | 0xA71A | (上位) PID ソフトスタート用加速時間 | 0 ~ 360000 | |
| (AH-79) | 0x31EB | 0xA71B | (下位) | 0 10 300000 | 0.01s |
| AH-80 | 0x31EC | 0xA71C | PID ソフトスタート時間 | 0 ~ 60000 | |
| AH-81 | 0x31ED | 0xA71D | PID 起動異常判定実施選択 | 0 ~ 2 | 1 |
| AH-82 | 0x31EE | 0xA71E | PID 起動異常判定レベル | 0 ~ 10000 | 0.01% |
| AH-85 | 0x31F1 | 0xA721 | PID スリープ条件選択 | 0 ~ 2 | 1 |
| AH-86 | 0x31F2 | 0xA722 | PID スリープ開始レベル | 0 ~ 59000 | 0.01Hz |
| AH-87 | 0x31F3 | 0xA723 | PID スリープ動作時間 | 0 ~ 10000 | 0.01s |
| AH-88 | 0x31F4 | 0xA724 | PID スリープ前ブースト選択 | 0 ~ 1 | 1 |
| AH-89 | 0x31F5 | 0xA725 | PID スリープ前ブースト時間 | | 0.01s |
| AH-90 | 0x31F6 | 0xA726 | PID スリープ前ブースト量 | 0 ~ 10000 | 0.01% |
| AH-91 | 0x31F7 | 0xA727 | PID גען-ז°前最小稼働時間 | 0 10000 | 0.01s |
| AH-92 | 0x31F8 | 0xA728 | PID スリープ状態最小保持時間 | | |
| AH-93 | 0x31F9 | 0xA729 | PID ウェイク条件選択 | 1 ~ 3 | 1 |
| AH-94 | 0x31FA | 0xA72A | PID ウェイク開始レベル | | 0.01% |
| AH-95 | 0x31FB | 0xA72B | PID ウェイク動作時間 | 0 ~ 10000 | 0.01s |
| AH-96 | 0x31FC | 0xA72C | PID ウェイク開始偏差量 | | 0.01% |
| AJ-01 | 0x3201 | 0xA731 | PID2 選択 | 0 ~ 2 | |
| AJ-02 | 0x3202 | 0xA732 | PID2 偏差マイナス | 0 ~ 1 | |
| AJ-03 | 0x3203 | 0xA733 | PID2 単位選択(PID2) | 0 ~ 58 | |
| AJ-04 | 0x3204 | 0xA734 | PID2 スケール調整(0%) | -10000 ~ 10000 | 1 |
| AJ-05 | 0x3205 | 0xA735 | PID2 スケール調整(100%) | 0 - 4 | |
| AJ-06 AJ-07 | 0x3206 | 0xA736 | PID2 スケール調整(小数点) | 0 ~ 4 0 ~ 15 | |
| AJ-07 AJ-10 | 0x3207 | 0xA737 | PID2 目標値 入力先選択 (1.45) | 0 ~ 15 | AJ-06 設 |
| | 0x320A 0x320B | 0xA73A 0xA73B | PID2 目標値 設定値 (上位) (下位) | -10000 ~ 10000 | AJ-06 設 定による |
| (AJ-11) AJ-12 | 0x320B | 0xA73C | PID2 74-ドバックデータ 入力先選択 | 0 ~ 13 | 1 |
| AJ-12 AJ-13 | 0x320C | 0xA73C | PID2 比例が イン | 0 ~ 1000 | 0.1 |
| AJ-13 | 0x320E | 0xA73E | PID2 積分がか | 0 ~ 36000 | 0.1s |
| AJ-14 AJ-15 | 0x320E | 0xA73E | PID2 機分が イン PID2 微分が イン | 0 - 30000 | 0.1s 0.01s |
| AJ-15 | 0x320F | 0xA73F | PID2 可変範囲 | | 0.015 |
| AJ-10 | 0x3210 | 0xA740 | PID2 偏差過大レベル | 0 ~ 10000 | |
| AJ-17 | 0x3211 | 0xA741 | PID2 7イードバック比較信号 OFF レベル | 3 10000 | 0.01% |
| AJ-19 | 0x3212 | 0xA742 | PID2 74-ドバック比較信号 ON レベル | | |
| AJ-21 | 0x3215 | 0xA745 | PID3 選択 | 0 ~ 2 | |
| AJ-22 | 0x3216 | 0xA746 | PID3 偏差マイナス | 0 ~ 1 | |
| AJ-23 | 0x3217 | 0xA747 | PID3 単位選択(PID3) | 0 ~ 58 | ╡ |
| AJ-24 | 0x3218 | 0xA748 | PID3 スケール調整(0%) | | 1 |
| AJ-25 | 0x3219 | 0xA749 | PID3 スケール調整(100%) | -10000 ~ 10000 | |
| AJ-26 | 0x321A | 0xA74A | PID3 スケール調整(小数点) | 0 ~ 4 | |
| AJ-27 | 0x321B | 0xA74B | PID3 目標値 入力先選択 | 0 ~ 13 | |
| AJ-30 | 0x321E | 0xA74E | (上位) | | AJ-26 設 |
| (AJ-31) | 0x321F | 0xA74F | PID3 目標値 設定 (下位) | -10000 ∼ 10000 | 定による |
| AJ-32 | 0x3220 | 0xA750 | PID3 フィードバックデータ 入力先選択 | 0 ~ 13 | 1 |
| AJ-33 | 0x3221 | 0xA751 | PID3 比例が イン | 0 ~ 1000 | 0.1 |
| | | Ĭ. | ı | i. | ı |

| 機能 | 命令 | 命令コード | モニタ内容および | データ | |
|---------|--------|--------|--------------------------|----------------|-----------|
| コード | 読出し | 書込み | 機能名称 | 設定項目 | 分解能 単位 |
| AJ-34 | 0x3222 | 0xA752 | PID3 積分ゲイン | 0 ~ 36000 | 0.1s |
| AJ-35 | 0x3223 | 0xA753 | PID3 微分ゲイン | | 0.01s |
| AJ-36 | 0x3224 | 0xA754 | PID3 可変範囲 | | |
| AJ-37 | 0x3225 | 0xA755 | PID3 偏差過大レベル | 0 ~ 10000 | 0.01% |
| AJ-38 | 0x3226 | 0xA756 | PID3 フィードバック比較信号 OFF レベル | | 0.01% |
| AJ-39 | 0x3227 | 0xA757 | PID3 フィードバック比較信号 ON レベル | | |
| AJ-41 | 0x3229 | 0xA759 | PID4 選択 | 0 ~ 2 | |
| AJ-42 | 0x322A | 0xA75A | PID4 偏差マイナス | 0 ~ 1 | 1 |
| AJ-43 | 0x322B | 0xA75B | PID4 単位選択(PID4) | 0 ~ 58 | |
| AJ-44 | 0x322C | 0xA75C | PID4 スケール調整(0%) | -10000 ~ 10000 | |
| AJ-45 | 0x322D | 0xA75D | PID4 スケール調整(100%) | -10000 ~ 10000 | |
| AJ-46 | 0x322E | 0xA75E | PID4 スケール調整(小数点) | 0 ~ 4 | |
| AJ-47 | 0x322F | 0xA75F | PID4 目標値 入力先選択 | 0 ~ 13 | |
| AJ-50 | 0x3232 | 0xA762 | (上位) PID4 目標値 設定 | -10000 ~ 10000 | AJ-46 設 |
| (AJ-51) | 0x3233 | 0xA763 | (下位) | -10000 ~ 10000 | 定による |
| AJ-52 | 0x3234 | 0xA764 | PID4 フィードバックデータ 入力先選択 | 0 ~ 13 | 1 |
| AJ-53 | 0x3235 | 0xA765 | PID4 比例が か | 0 ~ 1000 | 0.1 |
| AJ-54 | 0x3236 | 0xA766 | PID4 積分が か | 0 ~ 36000 | 0.1s |
| AJ-55 | 0x3237 | 0xA767 | PID4 微分ゲイン | | 0.01s |
| AJ-56 | 0x3238 | 0xA768 | PID4 可変範囲 | 0 ~ 10000 | |
| AJ-57 | 0x3239 | 0xA769 | PID4 偏差過大い゛ル | | 0.01% |
| AJ-58 | 0x323A | 0xA76A | PID4 フィードバック比較信号 OFF レベル | | 0.01% |
| AJ-59 | 0x323B | 0xA76B | PID4 フィードバック比較信号 ON レベル | | |

12.2.4 Code-b

| 機能 | 命令 | コード | | モニタ内容および | データ |
|---------|--------|--------|---------------------------|---------------------|-----------|
| コード | 読出し | 書込み | 機能名称 | 設定項目 | 分解能 単位 |
| bA101 | 0x32C9 | 0xA7F9 | 第 1 周波数上限リミット選択 | 0 ~ 13 | 1 |
| bA102 | 0x32CA | 0xA7FA | 第 1 周波数上限リミッタ | 0 ~ 59000 | 0.01Hz |
| bA103 | 0x32CB | 0xA7FB | 第 1 周波数下限リミッタ | 0 10 59000 | 0.01112 |
| bA110 | 0x32D2 | 0xA802 | 第1トルクリミット選択 | 0 ~ 11 | 1 |
| bA111 | 0x32D3 | 0xA803 | 第1トルクリミット パラメータモード選択 | 0 ~ 1 | Į. |
| bA112 | 0x32D4 | 0xA804 | 第 1 トルクリミット 1 (4 象限 正転力行) | | |
| bA113 | 0x32D5 | 0xA805 | 第 1 トルクリミット 2 (4 象限 逆転回生) | 0 ~ 5000 | 0.1% |
| bA114 | 0x32D6 | 0xA806 | 第 1 トルクリミット 3 (4 象限 逆転力行) | 0 10 5000 | U. 170 |
| bA115 | 0x32D7 | 0xA807 | 第 1 トルクリミット 4 (4 象限 正転回生) | | |
| bA116 | 0x32D8 | 0xA808 | 第1トルク LAD ストップ選択 | 0 ~ 1 | 1 |
| bA120 | 0x32DC | 0xA80C | 第 1 過電流抑制選択 | 0 10 1 | Į. |
| bA121 | 0x32DD | 0xA80D | 第1過電流抑制レベル | (0~2.5)×インバータ定格電流 | 0.1A |
| bA122 | 0x32DE | 0xA80E | 第1ストール防止1選択 | 0 ~ 3 | 1 |
| bA123 | 0x32DF | 0xA80F | 第1ストール防止1レベル | (0.2~2.5)×インバータ定格電流 | 0.1A |
| bA124 | 0x32E0 | 0xA810 | (上: 第1ストール防止1動作時間 | 位) 10 ~ 360000 | 0.01s |
| (bA125) | 0x32E1 | 0xA811 | 第1/1/ | 位) | 0.015 |
| bA126 | 0x32E2 | 0xA812 | 第1ストール防止2選択 | 0 ~ 3 | 1 |
| bA127 | 0x32E3 | 0xA813 | 第1ストール防止2レベル | (0.2~2.5)×インバータ定格電流 | 0.1A |
| bA128 | 0x32E4 | 0xA814 | (上: 第1ストール防止2動作時間 | 位) 10 ~ 360000 | 0.01s |
| (bA129) | 0x32E5 | 0xA815 | (下) | 位) | 0.013 |
| bA-30 | 0x32E6 | 0xA816 | 瞬停ノンストップ選択 | 0 ~ 3 | 1 |
| bA-31 | 0x32E7 | 0xA817 | 瞬停ノンストップ機能開始電圧 | 200Vclass: 0 ~ 4100 | 0.1Vdc |
| bA-32 | 0x32E8 | 0xA818 | 瞬停ノンストップ目標レベル | 400Vclass: 0 ∼ 8200 | 0.1740 |
| bA-34 | 0x32EA | 0xA81A | ┃ | 位) 1 ~ 360000 | 0.01s |
| (bA-35) | 0x32EB | 0xA81B | 下。 | 位) | 0.013 |
| bA-36 | 0x32EC | 0xA81C | 瞬停ノンストップ減速開始幅 | 0 ~ 1000 | 0.01Hz |
| bA-37 | 0x32ED | 0xA81D | 瞬停ノンストップ直流電圧一定制御 P ゲイン | 0 ~ 500 | 0.01 |
| bA-38 | 0x32EE | 0xA81E | 瞬停ノンストップ直流電圧一定制御 Ӏ ゲイン | 0 ~ 15000 | 0.01s |
| bA140 | 0x32F0 | 0xA820 | 第 1 過電圧抑制機能選択 | 0 ~ 3 | 1 |

| | 命令二 | 1 − κ | | | データ |
|------------------|------------------|------------------|--|--|--------|
| 機能 | | | 機能名称 | モニタ内容および | 分解能 |
| コード | 読出し | 書込み | | 設定項目 | 単位 |
| bA141 | 0x32F1 | 0xA821 | 第 1 過電圧抑制レベル設定 | 200Vclass:3300 \sim 4000 400Vclass:6600 \sim 8000 | 0.1Vdc |
| bA142 (bA143) | 0x32F2 0x32F3 | 0xA822 0xA823 | 第 1 過電圧抑制動作時間 (上位) (下位) | 0 ~ 360000 | 0.01s |
| bA144 | 0x32F4 | 0xA824 | 第1直流電圧一定制御 P ゲイン | 0 ~ 500 | 0.01 |
| bA145 | 0x32F5 | 0xA825 | 第1直流電圧一定制御 ゲ イン | 0 ~ 15000 | 0.01s |
| bA146 | 0x32F6 | 0xA826 | 第 1 過励磁機能選択 (V/f) | 0 ~ 4 | 1 |
| bA147 | 0x32F7 | 0xA827 | 第 1 過励磁出力フィルタ時定数 (V/f) | 0 ~ 100 | 0.01s |
| bA148 | 0x32F8 | 0xA828 | 第1過励磁電圧ゲイン (V/f) | 50 ~ 400 | 1% |
| bA149 | 0x32F9 | 0xA829 | 第 1 過励磁抑制レベル設定 (V/f) | 200Vclass: 3300 ~ 4000 400Vclass: 6600 ~ 8000 | 0.1Vdc |
| bA-60 | 0x3304 | 0xA834 | DBTR 使用率 | 0 ~ 1000 (bA-63 と関連) | 0.1% |
| bA-61 | 0x3305 | 0xA835 | DBTR 選択 | 0 ~ 2 | 1 |
| bA-62 | 0x3306 | 0xA836 | DBTR ON レベル | 200Vclass: 3300 ~ 4000 400Vclass: 6600 ~ 8000 | 0.1Vdc |
| bA-63 | 0x3307 | 0xA837 | DBTR 抵抗值 | 最小抵抗值 ~ 600.0 | 0.1Ω |
| bA-70 | 0x330E | 0xA83E | 冷却ファン動作選択 | 0 ~ 2 | |
| bA-71 | 0x330F | 0xA83F | 冷却ファン累積稼働時間クリア選択 | 0 ~ 1 | 1 |
| bA201 | 0x59D9 | 0xCF09 | 第 2 周波数上限パット選択 | 0 ~ 13 | 1 |
| bA202 | 0x59DA | 0xCF0A | 第2周波数上限リミッタ | 0 50000 | 0.0111 |
| bA203 | 0x59DB | 0xCF0B | 第2周波数下限パッタ | 0 ~ 59000 | 0.01Hz |
| bA210 | 0x59E2 | 0xCF12 | 第2 トルクリミット選択 | 0 ~ 11 | 1 |
| bA211 | 0x59E3 | 0xCF13 | 第2 トルクリミット パラメータモード選択 | 0 ~ 1 | 1 |
| bA212 | 0x59E4 | 0xCF14 | 第 2 トルクリミット 1 (4 象限 正転力行) | | |
| bA213 | 0x59E5 | 0xCF15 | 第 2 トルクリミット 2 (4 象限 逆転回生) | 0 5000 | 0.10/ |
| bA214 | 0x59E6 | 0xCF16 | 第 2 トルクリミット 3 (4 象限 逆転力行) | 0 ~ 5000 | 0.1% |
| bA215 | 0x59E7 | 0xCF17 | 第 2 トルクリミット 4 (4 象限 正転回生) | | |
| bA216 | 0x59E8 | 0xCF18 | 第2 トルク LAD ストップ選択 | 0 . 1 | 1 |
| bA220 | 0x59EC | 0xCF1C | 第 2 過電流抑制選択 | 0 ~ 1 | 1 |
| bA221 | 0x59ED | 0xCF1D | 第 2 過電流抑制レベル | (0~2.5)×インバータ定格電流 | 0.1A |
| bA222 | 0x59EE | 0xCF1E | 第2ストール防止1選択 | 0 ~ 3 | 1 |
| bA223 | 0x59EF | 0xCF1F | 第 2 ストール防止 1 レベル | (0.2~2.5)×インバータ定格電流 | 0.1A |
| bA224 (bA225) | 0x59F0 0x59F1 | 0xCF20 0xCF21 | 第 2 ストール防止 1 動作時間 (上位) (下位) | 10 ~ 360000 | 0.01s |
| bA226 | 0x59F2 | 0xCF22 | 第2ストール防止2選択 | 0 ~ 3 | 1 |
| bA227 | 0x59F3 | 0xCF23 | 第2ストール防止2レベル | (0.2~2.5)×インバータ定格電流 | 0.1A |
| bA228 (bA229) | 0x59F4 0x59F5 | 0xCF24 0xCF25 | 第2 ストール防止2動作時間 (上位) (下位) | 10 ~ 360000 | 0.01s |
| bA240 | 0x5A00 | 0xCF30 | 第 2 過電圧抑制機能選択 | 0 ~ 3 | 1 |
| bA241 | 0x5A01 | 0xCF31 | 第2 過電圧抑制レベル設定 | 200Vclass: 3300 ~ 4000 400Vclass: 6600 ~ 8000 | 0.1Vdc |
| bA242 (bA243) | 0x5A02 0x5A03 | 0xCF32 0xCF33 | 第2過電圧抑制動作時間 (上位) (下位) | 0 ~ 360000 | 0.01s |
| bA244 | 0x5A03 | 0xCF33 | 第 2 直流電圧一定制御 P ゲイン | 0 ~ 500 | 0.01 |
| bA244 | 0x5A04 | 0xCF34 | 第2直流電圧一定制御 ゲイン | 0 ~ 15000 | 0.01s |
| bA245 | 0x5A05 | 0xCF35 | 第2過励磁機能選択 (V/f) | 0 ~ 15000 | 1 |
| bA246 | 0x5A06 | 0xCF36 | 第2過励磁出力フィルタ時定数 (V/f) | 0 ~ 4 | 0.01s |
| bA247 | 0x5A07 | 0xCF37 | 第 2 過励磁電圧が イン (V/f) | 50 ~ 400 | 1% |
| bA249 | 0x5A09 | 0xCF39 | 第 2 過励磁抑制レベル設定 (V/f) | 200Vclass: 3300 ~ 4000 400Vclass: 6600 ~ 8000 | 0.1Vdc |
| bb101 | 0x332D | 0xA85D | 第1 キャリア周波数 | 5 ~ 160 容量/負荷定格選択で異なる | 0.1kHz |
| bb102 | 0x332E | 0xA85E | <u>■ </u> | 0~3 | |
| bb102 | 0x332E | 0xA85E | 第1 自動キャリア低減選択 | <u> </u> | 1 |
| bb-10 | 0x3336 | 0xA866 | 自動リセット選択 | 0 ~ 2 | 1 |
| bb-11 | 0x3337 | 0xA867 | 自動リセット有効時のアラーム出力選択 | 0 ~ 1 | † |
| bb-11 | 0x3337 | 0xA868 | 自動りセット待機時間 | 0 ~ 600 | 1s |
| bb-12 | 0x3338 | 0xA869 | 自動リセット回数設定 | 0 ~ 10 | '3 |
| bb-20 | 0x3340 | 0xA870 | 瞬停川571回数選択 | 0 ~ 16 / 255 | 1 |
| ~~ ~0 | 5,5570 | 5,,,,,,,,,, | 2111 (I (I H X AZIV | 5 10 / 255 | 1 |

| 機能し 整込み 機能名称 第2 日本 機能名称 日本 日本 日本 日本 日本 日本 日本 日 | | 命속 - | コード | | Ι | データ |
|--|-------|--------|--------|---|---|-----------|
| 中か | 機能 | | | 機能名称 | | |
| bb-22 0x3342 0x472 当監告外子信息選択 0 ~ 5 1 bb-24 0x3345 0x4873 Mgf+ 不足飛江外行振災 0 ~ 4 1 bb-25 0x3345 0x4873 Mgf+ 不足飛江外行振災 0 ~ 4 1 bb-26 0x3346 0x4876 Mgf+ 不足飛江外行振災 0 ~ 4 1 bb-27 0x3347 0x4877 伊止中の陽中・不足が7減深 0 ~ 2 1 bb-28 0x348 0x4878 Mgf+ 不足飛江外行振災 0 ~ 4 1 bb-28 0x348 0x4878 Mgf+ 不足飛江外行振災 0 ~ 4 1 bb-29 0x348 0x4878 Mgf+ 不足所介 0x4 1 bb-20 0x348 0x4878 Mgf+ 不足所介 0x4 1 bb-30 0x348 0x4878 Mgf+ 下足所分 0x4 1 bb-30 0x348 0x4878 Mgf+ 下足所分 0x4 1 bb-31 0x348 0x4878 Mgf+ 下尺が7端形 0 ~ 4 1 bb-32 0x348 0x4887 Mgf+ 下尺が7端形 0 ~ 4 1 bb-40 0x335 0x488 Mgf+ 下尺が7端形 0 ~ 4 1 bb-41 0x335 0x488 Mgf+ 下尺が7端形 0 ~ 4 1 bb-42 0x335 0x488 Mgf+ 下尺が7端形 0 ~ 4 1 bb-43 0x335 0x488 Mgf+ 下尺が7端形 0 ~ 4 1 bb-44 0x335 0x488 Mgf+ 下尺が7端形 0 ~ 3 0 0 bb-45 0x335 0x488 Mgf+ 下尺が7端形 0 ~ 5 0 0 0 bb-46 0x335 0x488 Mgf+ 下尺が7端形 0 0 0 0 bb-47 0x335 0x488 Mgf+ 下尺が7端形 0 0 0 0 0 bb-47 0x335 0x488 Mgf+ 下成が3 0 0 0 0 0 0 bb-40 0x335 0x488 Mgf+ 下成が3 0 0 0 0 0 0 0 bb-40 0x335 0x488 Mgf+ 下成が3 0 0 0 0 0 0 0 0 0 | コード | 読出し | 書込み | | 設定項目 | |
| D-24 O-2344 O-A573 国産型外で極端性 | bb-21 | 0x3341 | 0xA871 | 不足リトライ回数選択 | 0 ~ 16 / 255 | |
| bb-24 0x3343 0x4973 透程性外行級談響 | bb-22 | 0x3342 | 0xA872 | 過電流川ライ回数選択 | 0 ~ 5 | 1 |
| B-b-26 | bb-23 | 0x3343 | | | ů j | |
| b-b-27 | | 0x3344 | | 瞬停・不足電圧リトライ選択 | | |
| bb-26 | | | | | | 0.1s |
| Bob-29 | h | | | | | |
| bb-29 | | | | 10 1 11111 11111 | | 1 |
| b-b-30 | | | | | | |
| Bob-31 | | | _ | | | |
| b-b-40 | h | | | 1 - 1 | | |
| bb-41 0x3355 0xA885 Pv外際総債再動動 0 ~ 59000 0.01Hz bb-42 0x3355 0xA886 周波教育士下限開設教設定 0 ~ 59000 0.1A bb-44 0x3355 0xA888 周波教司込再的動定数定数定度) 10 ~ 3000 0.01s bb-45 0x3358 0xA888 周波教司込再的動定数定数定度) 10 ~ 3000 0.01s bb-46 0x3354 0xA888 周波教司込再的動商の通電流即制い"》 (0~2.5)×f/m" · 7定格電流 0.1A bb-47 0x3355 0xA888 周波教司込再的動商の通電流即制い"》 0~2 1 bb-60 0x3355 0xA888 周波教音上述再控制的の通過速度選択 0~2 1 bb-50 0x3368 0xA899 第電通常圧進選末 0~100 1% bb-61 0x3369 0xA899 要電適産圧が、海球 200Vclass: 3000~4100 400Vclass: 6000~8200 0.1Vdc bb-62 0x3360 0xA890 上力外相選択 0~1 1 1 bb-63 0x3360 0xA890 上力が限規制施 0~1 1 1 bb-66 0x3360 0xA802 建設度機能性地消 0 | | | | | 3 ~ 1000 | 0.1s |
| bb-42 | | | | | 0 ~ 3 | 1 |
| bb-43 | h | | | | 0 50000 | 0.0111 |
| Bob-44 | | | | | | |
| Bb-45 | h | | | | (0.2~2.5)×17// -9定格電流 | 0.1A |
| bb-46 | | | | | 10 ~ 3000 | 0.01s |
| bb-47 | h | | | | (0~25)…かい、 b 中投電法 | 0.14 |
| bb-50 | h | | | | , | |
| Bob | h | | | | | |
| bb-61 | | | | | | |
| Db-64 | h | | | | | |
| Bob-6-6 | 10-00 | 0x3309 | UXA699 | 文电测电压迭折 | | l |
| bb-65 | bb-62 | | | | | 0.1Vdc |
| bb-66 0x336E 0xA89E 出力欠相選択 1 ~ 100 1% bb-70 0x337C 0xA89F 出力欠相検出感度 1 ~ 1000 1% bb-80 0x337C 0xA8AC 過速度検出が 0 ~ 15000 0.1% bb-81 0x337D 0xA8AC 過速度検出時間 0 ~ 50 0.1s bb-82 0x337E 0xA8AC 過速度検出時間 0 ~ 50 0.1s bb-83 0x337E 0xA8AC 速度偏差異常時の動作 0 ~ 1 1 bb-84 0x337D 0xA8AC 速度偏差異常時の動作 0 ~ 1 1 bb-85 0x3381 0xA8BD 速度偏差異常時の動作 0 ~ 1000 0.1% bb-86 0x3381 0xA8BD 速度偏差異常時の動作 0 ~ 1 1 bb-85 0x3381 0xA8BD 位置偏差異常時の動作 0 ~ 1 1 bb-86 0x3382 0xA8BD 位置偏差異常時の動作 0 ~ 1 1 bb-87 0x3383 0xA8BD 位置偏差異常時時間 0 ~ 65535 (×100pls) (×100pls) bb-87 0x3383 0xA8BD 位置偏差異常時時間 0 ~ 50 0.1s bb-87 0x5A3D 0xCF6D 第 2 ********************************* | | | | *************************************** | | |
| bb-67 Ox336F OxA89F 出力欠相検出感度 | | | | | 0 ~ 1 | 1 |
| bb-70 0x3372 0xA8A2 サ-ミxク15-レバル 0 ~ 10000 1Ω 10b-80 0x337C 0xA8AC 過速度検出いが 0 ~ 1500 0.1% 0 ~ 1500 0.1% 0 ~ 1500 0.1% 0 ~ 1500 0.1% 0 ~ 1500 0.1% 0 ~ 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 | | | | | | |
| bb-80 0x337C 0x8AC 過速度検出ルペル 0 ~ 1500 0.1% bb-81 0x337D 0x8ABD 過速度検出時間 0 ~ 50 0.1s bb-82 0x337F 0x8ABE 速度偏差異常時の動作 0 ~ 1 1 bb-83 0x337F 0x8ABE 速度偏差異常時の動作 0 ~ 1000 0.1% bb-84 0x3380 0x8B0 速度偏差異常時の動作 0 ~ 50 0.1s bb-85 0x3381 0x8B1 位置偏差異常時の動作 0 ~ 1 1 bb-86 0x3382 0x8B2 位置偏差異常時の動作 0 ~ 50 0.1s bb-87 0x3383 0x8B3 位置偏差異常時間 0 ~ 50 0.1s bb-87 0x3383 0x8B3 位置偏差異常時間 0 ~ 50 0.1s bb-87 0x3383 0x8B3 位置偏差異常時間 0 ~ 50 0.1s bb-80 0x5A3D 0xCF6D 第 2 †*リブ周波数 7 ~ 160 7 bb201 0x5A3D 0xCF6D 第 2 †*リブ周波数 7 0 ~ 3 bb203 0x5A3F 0xCF6F 第 2 自動キリブ低減選択 0 ~ 2 1 bb200 0x5A78 0xCF6F 第 2 自動キリブ低減選択 0 ~ 2 1 bb200 0x5A78 0xCFAB 第 2 過電流検出ルベル 7 2 2 2 2 2 2 bc110 0x339A 0xA8CA 第 1 電子サーブルベル (0.0~3.0)×インバーク定格電流 0.1A bc111 0x339B 0xA8CB 第 1 電子サーブル薄機能選択 0 ~ 2 1 bc113 0x339D 0xA8CD 第 1 電子サーブル調算機能選択 0 ~ 1 1 bc120 0x33A4 0xA8D4 第 1 自由電子サーブル開波数 1 0 ~ 59000 (bc122) 0.01Hz bc121 0x33A6 0xA8D5 第 1 自由電子サーブル電流 1 (0.0~3.0)×インバーク定格電流 0.1A bc122 0x33A6 0xA8D7 第 1 自由電子サーブル電流 2 (0.0~3.0)×インバーク定格電流 0.1A bc123 0x33A7 0xA8D7 第 1 自由電子サーブル電流 2 (0.0~3.0)×インバーク定格電流 0.1A bc124 0x33A8 0xA8D9 第 1 自由電子サーブル電流 3 (0.0~3.0)×インバーク定格電流 0.1A bc125 0x3AA9 0xCFDA 第 2 電子サーブルーベル | | | | | | |
| Bb-81 Ox337D OxA8AD DxA8AD DxA8AE 速度偏差異常時の動作 | | | | | | |
| Bb-82 Ox337E OxA8AE 速度偏差異常時の動作 | | | | | | |
| Bb-83 | | | | | | |
| bb-84 0x3380 0xA8B0 速度偏差異常検出時間 0 ~ 50 0.1s bb-85 0x3381 0xA8B1 位置偏差異常時の動作 0 ~ 1 1 bb-86 0x3382 0xA8B3 位置偏差異常時の動作 0 ~ 65535 (×100pls) 1 (×100pls) bb-87 0x3383 0xA8B3 位置偏差異常時時間 0 ~ 50 0.1s bb-80 0x5A3D 0xCF6D 第 2 キャリア同波数 容量/負荷定格選択で異なる 0.1kHz bb201 0x5A3D 0xCF6D 第 2 キャリア同波数 0 ~ 3 1 bb203 0x5A3F 0xCF6F 第 2 自動キャリア低減選択 0 ~ 2 1 bb206 0x5A3F 0xCF6F 第 2 自動キャリア低減選択 0 ~ 2 1 bb207 0x339A 0xA8CA 第 1 電子サーマルや性選択 0 ~ 2 1 bc110 0x339B 0xA8CB 第 1 電子サーマルや性選択 0 ~ 1 1 bc111 0x339B 0xA8CB 第 1 電子サーマル 減算時間 1 ~ 1000 1s bc112 0x339C 0xA8CC 第 1 電子サーマル 減算時間 1 ~ 1000 1s bc14 0x339E 0xA8CE 電源遮断時の電子サーマルがクンp記憶 0 ~ 1 1 bc120 0x33A4 0xA8D4 第 1 自由電子サーマル剛波数 1 0 ~ 59000 (bc122) 0.01Hz bc121 0x33A6 0xA8D5 第 1 自由電子サーマル剛波数 2 0 ~ 59000 (bc122) 0.01Hz bc122 0x33A6 0xA8D7 第 1 自由電子サーマル剛波数 2 0 ~ 59000 (bc122) 0.01Hz bc123 0x33A7 0xA8D7 第 1 自由電子サーマル剛波数 2 0 ~ 59000 (bc122) 0.01Hz bc124 0x33A8 0xA8D8 第 1 自由電子サーマル剛波数 3 0(bc122) ~ 59000 0.01Hz bc125 0x33A7 0xA8D7 第 1 自由電子サーマル剛波数 3 0(bc122) ~ 59000 0.01Hz bc124 0x33A8 0xA8D8 第 1 自由電子サーマル剛波数 3 0(bc122) ~ 59000 0.01Hz bc125 0x33A9 0xA8D9 第 1 自由電子サーマル剛波数 3 0(bc122) ~ 59000 0.01Hz bc121 0x5AAB 0xCFDB 第 2 電子サーマルトが性選択 0 ~ 2 1 | | | | | | |
| bb-85 | | | | | | |
| bb-86 | h | | | | | |
| bb-86 0x3382 0xA8B2 位置編差異常検出レバル 0 ~ 65535 (x100pls) (x100pls) bb-87 0x3383 0xA8B3 位置編差異常時時間 0 ~ 50 0.1s bb201 0x5A3D 0xCF6D 第 2 キャリア周波数 5 ~ 160 容量/負荷定格選択で異なる 0.1kHz bb202 0x5A3E 0xCF6E 第 2 xア゙リンクルキャリア パターン選択 0 ~ 3 1 bb203 0x5A3F 0xCF6F 第 2 自動キャリア低減選択 0 ~ 2 1 bb260 0x5A78 0xCFAB 第 2 過電流検出レバル インバータ容量による 0.1A bC110 0x339A 0xA8CA 第 1 電子サーマルレバル (0.0~3.0)×インバータ定格電流 0.1A bC111 0x339B 0xA8CB 第 1 電子サーマルトサ性選択 0 ~ 2 1 bC112 0x339C 0xA8CC 第 1 電子サーマル 減算機能選択 0 ~ 1 1 bC113 0x339D 0xA8CD 第 1 電子サーマル 減算時間 1 ~ 1000 1s bC-14 0x339E 0xA8CE 電源遮断時の電子サーマルカウンタ記憶 0 ~ 1 1 bC120 0x33A4 0xA8D4 第 1 自由電子サーマル周波数 1 0 ~ 59000 (bC122) 0.01Hz bC121 0x33A5 0xA8D5 第 1 自由電子サーマル園波数 2 (0.0~3.0)×インバータ定格電流 0.1A bC122 0x33A6 0xA8D6 第 1 自由電子サーマル園波数 2 (0.0~3.0)×インバータ定格電流 0.1A bC124 0x33A8 0xA8D8 第 1 自由電子サーマル園波数 3 0(bC122) ~ 59000 0.01Hz bC125 0x33A9 0xA8D9 第 1 自由電子サーマル園波数 3 0(bC122) ~ 59000 0.01Hz bC125 0x33A9 0xA8D9 第 1 自由電子サーマル電流 3 (0.0~3.0)×インバータ定格電流 0.1A bC210 0x5AAA 0xCFDA 第 2 電子サーマル単流3 (0.0~3.0)×インバータ定格電流 0.1A bC211 0x5AAB 0xCFDB 第 2 電子サーマル神性選択 0 ~ 2 1 | 00-00 | 0x3361 | UXAODT | 世世冊左共市内の割計 | 0.13 1 | |
| bb201 0x5A3D 0xCF6D 第 2 キャリア周波数 5 ~ 160 0.1kHz bb202 0x5A3E 0xCF6E 第 2 スプリンクルキャリア パターン選択 0 ~ 3 1 bb203 0x5A3F 0xCF6F 第 2 自動キャリア低減選択 0 ~ 2 1 bb260 0x5A78 0xCFA8 第 2 過電流検出レパル インパータ容量による 0.1A bC110 0x339A 0xA8CA 第 1 電子サーマルレパール (0.0~3.0)×インパーウ定格電流 0.1A bC111 0x339B 0xA8CB 第 1 電子サーマル特性選択 0 ~ 2 1 bC112 0x339C 0xA8CC 第 1 電子サーマル減算機能選択 0 ~ 1 1 bC113 0x339D 0xA8CB 第 1 電子サーマル減算機能選択 0 ~ 1 1 bC-14 0x339E 0xA8CE 電源遮断時の電子サーマル前波数1 0 ~ 59000 (bC122) 0.01Hz bC120 0x33A4 0xA8D4 第 1 自由電子サーマル電流 1 (0.0 ~ 3.0)×インパーウ定格電流 0.1A bC122 0x33A6 0xA8D6 第 1 自由電子サーマル電流 2 (0.0~3.0)×インパーウ定格電流 0.01Hz bC123 0x33A7 0xA8D7 第 1 自由電子サーマル電流 3 (0.0~3.0) | | | | | | (×100pls) |
| bb201 | bb-87 | 0x3383 | 0xA8B3 | 位置偏差異常時時間 | | 0.1s |
| bb203 | bb201 | 0x5A3D | 0xCF6D | 第 2 キャリア周波数 | | 0.1kHz |
| bb203 | bb202 | 0x5A3E | 0xCF6E | 第 2 スプリンクルキャリア パターン選択 | 0 ~ 3 | 1 |
| bC110 0x339A 0xA8CA 第1電子サーマルト・ル (0.0~3.0)×インバータ定格電流 bC111 0x339B 0xA8CB 第1電子サーマル特性選択 0~2 1 bC112 0x339C 0xA8CC 第1電子サーマル 減算機能選択 0~1 1 bC113 0x339D 0xA8CD 第1電子サーマル 減算時間 1~1000 1s bC-14 0x339E 0xA8CE 電源遮断時の電子サーマルカウタ記憶 0~1 1 bC120 0x33A4 0xA8D4 第1自由電子サーマル周波数1 0~59000 (bC122) 0.01Hz bC121 0x33A5 0xA8D5 第1自由電子サーマル電流1 (0.0~3.0)×インバータ定格電流 0.1A bC122 0x33A6 0xA8D6 第1自由電子サーマル電流2 (0.0~3.0)×インバータ定格電流 0.1A bC123 0x33A7 0xA8D7 第1自由電子サーマル電流2 (0.0~3.0)×インバータ定格電流 0.1A bC124 0x33A8 0xA8D8 第1自由電子サーマル電流3 (0.0~3.0)×インバータ定格電流 0.1A bC125 0x3AA9 0xA8D9 第1自由電子サーマル電流3 (0.0~3.0)×インバータ定格電流 0.1A bC210 0x5AAB 0xCFDA 第2電子サーマル特性選択 0~2 0~1 </td <td>bb203</td> <td>0x5A3F</td> <td>0xCF6F</td> <td>第2 自動キャリア低減選択</td> <td>0 ~ 2</td> <td>l</td> | bb203 | 0x5A3F | 0xCF6F | 第2 自動キャリア低減選択 | 0 ~ 2 | l |
| bC110 0x339A 0xA8CA 第1電子サーマルトイル (0.0~3.0)×イケバータ定格電流 bC111 0x339B 0xA8CB 第1電子サーマル 減算機能選択 0~2 1 bC112 0x339C 0xA8CC 第1電子サーマル 減算機能選択 0~1 1 bC113 0x339D 0xA8CD 第1電子サーマル 減算時間 1~1000 1s bC-14 0x339E 0xA8CE 電源遮断時の電子サーマル 減算時間 0~1 1 bC120 0x33A4 0xA8D4 第1自由電子サーマル 周波数1 0~59000 (bC122) 0.01Hz bC121 0x33A5 0xA8D5 第1自由電子サーマル 周波数2 (0.0~3.0)×イケバータ定格電流 0.1A bC122 0x33A6 0xA8D6 第1自由電子サーマル 電流2 (0.0~3.0)×イケバータ定格電流 0.1A bC123 0x33A7 0xA8D7 第1自由電子サーマル 電流2 (0.0~3.0)×イケバータ定格電流 0.1A bC124 0x33A8 0xA8D8 第1自由電子サーマル 電流3 (0.0~3.0)×イケバータ定格電流 0.1A bC125 0x3AA9 0xA8D9 第1自由電子サーマル 単元 (0.0~3.0)×イケバータ定格電流 0.1A bC210 0x5AAB 0xCFDA 第2電子サーマル 特性選択 0~2 0 | bb260 | | 0xCFA8 | | インバータ容量による | 0.14 |
| bC112 0x339C 0xA8CC 第1電子サーマル 減算機能選択 0~1 1 bC113 0x339D 0xA8CD 第1電子サーマル 減算時間 1~1000 1s bC-14 0x339E 0xA8CE 電源遮断時の電子サーマル向決数 1 0~59000 (bC122) 0.01Hz bC120 0x33A4 0xA8D4 第1自由電子サーマル周決数 1 (0.0~3.0)×インバータ定格電流 0.1A bC121 0x33A5 0xA8D5 第1自由電子サーマル電流 1 (0.0~3.0)×インバータ定格電流 0.1A bC122 0x33A6 0xA8D6 第1自由電子サーマル電流 2 (0.0~3.0)×インバータ定格電流 0.1A bC123 0x33A7 0xA8D7 第1自由電子サーマル電流 2 (0.0~3.0)×インバータ定格電流 0.1A bC124 0x33A8 0xA8D8 第1自由電子サーマル電流 3 0(bC122)~59000 0.01Hz bC125 0x33A9 0xA8D9 第1自由電子サーマル電流 3 (0.0~3.0)×インバータ定格電流 0.1A bC210 0x5AAA 0xCFDA 第2電子サーマル特性選択 0~2 0.1A bC211 0x5AAC 0xCFDC 第2電子サーマル特性選択 0~1 0~1 | bC110 | 0x339A | 0xA8CA | 第 1 電子サーマルレベル | (0.0~3.0)×インバータ定格電流 | 0.174 |
| bC112 0x339C 0xA8CC 第1電子サーマル 減算機能選択 0~1 bC113 0x339D 0xA8CD 第1電子サーマル 減算時間 1~1000 1s bC-14 0x339E 0xA8CE 電源遮断時の電子サーマルカウンタ記憶 0~1 1 bC120 0x33A4 0xA8D4 第1自由電子サーマル周波数1 0~59000 (bC122) 0.01Hz bC121 0x33A5 0xA8D5 第1自由電子サーマル電流1 (0.0~3.0)×インル・ウ定格電流 0.1A bC122 0x33A6 0xA8D6 第1自由電子サーマル周波数2 (0.0~3.0)×インル・ウ定格電流 0.01Hz bC123 0x33A7 0xA8D7 第1自由電子サーマル周波数3 0(bC122)~59000 0.01Hz bC124 0x33A8 0xA8D8 第1自由電子サーマル電流3 (0.0~3.0)×インル・ウ定格電流 0.1A bC125 0x3AA 0xABD9 第1自由電子サーマル電流3 (0.0~3.0)×インル・ウ定格電流 0.1A bC210 0x5AAA 0xCFDA 第2電子サーマルド性選択 0~2 0.1A bC212 0x5AAC 0xCFDC 第2電子サーマル 減算機能選択 0~1 0~1 | | | | | | 1 |
| bC-14 0x339E 0xA8CE 電源遮断時の電子サーマルカウクシ記憶 0 ~ 1 1 bC120 0x33A4 0xA8D4 第 1 自由電子サーマル周波数 1 0 ~ 59000 (bC122) 0.01Hz bC121 0x33A5 0xA8D5 第 1 自由電子サーマル電流 1 (0.0 ~ 3.0)×インバーク定格電流 0.1A bC122 0x33A6 0xA8D6 第 1 自由電子サーマル周波数 2 (0.0~3.0)×インバーク定格電流 0.01Hz bC123 0x33A7 0xA8D7 第 1 自由電子サーマル電流 2 (0.0~3.0)×インバーク定格電流 0.1A bC124 0x33A8 0xA8D8 第 1 自由電子サーマル周波数 3 0(bC122) ~ 59000 0.01Hz bC125 0x33A9 0xA8D9 第 1 自由電子サーマル電流 3 (0.0~3.0)×インバーク定格電流 0.1A bC210 0x5AAA 0xCFDA 第 2 電子サーマル特性選択 0 ~ 2 1 bC212 0x5AAC 0xCFDC 第 2 電子サーマル 減算機能選択 0 ~ 1 1 | | | | | | |
| bC120 0x33A4 0xA8D4 第1自由電子サーマル周波数1 0 ~ 59000 (bC122) 0.01Hz bC121 0x33A5 0xA8D5 第1自由電子サーマル電流1 (0.0 ~ 3.0)×インバーク定格電流 0.1A bC122 0x33A6 0xA8D6 第1自由電子サーマル周波数2 0 ~ 59000 (bC120 ~ bC124) 0.01Hz bC123 0x33A7 0xA8D7 第1自由電子サーマル電流2 (0.0~3.0)×インバーク定格電流 0.1A bC124 0x33A8 0xA8D8 第1自由電子サーマル周波数3 0(bC122)~ 59000 0.01Hz bC125 0x33A9 0xA8D9 第1自由電子サーマル電流3 (0.0~3.0)×インバーク定格電流 0.1A bC210 0x5AAA 0xCFDA 第2電子サーマルレバール 0~2 0.1A bC211 0x5AAB 0xCFDB 第2電子サーマル特性選択 0~2 1 bC212 0x5AAC 0xCFDC 第2電子サーマル 減算機能選択 0~1 1 | | | | | | |
| bC121 0x33A5 0xA8D5 第 1 自由電子サーマル電流 1 (0.0 ~ 3.0)×インパ・タ定格電流 0.1A bC122 0x33A6 0xA8D6 第 1 自由電子サーマル周波数 2 0 ~ 59000 (bC120 ~ bC124) 0.01Hz bC123 0x33A7 0xA8D7 第 1 自由電子サーマル電流 2 (0.0~3.0)×インパ・ク定格電流 0.1A bC124 0x33A8 0xA8D8 第 1 自由電子サーマル周波数 3 0(bC122)~59000 0.01Hz bC125 0x33A9 0xA8D9 第 1 自由電子サーマル電流 3 (0.0~3.0)×インパ・ク定格電流 0.1A bC210 0x5AAA 0xCFDA 第 2 電子サーマルレベ・ル 0~2 0.1A bC211 0x5AAB 0xCFDB 第 2 電子サーマル特性選択 0~2 1 bC212 0x5AAC 0xCFDC 第 2 電子サーマル 減算機能選択 0~1 1 | bC-14 | | | | | |
| bC122 0x33A6 0xA8D6 第1自由電子サーマル周波数 2 0 ~ 59000 (bC120 ~ bC124) 0.01Hz bC123 0x33A7 0xA8D7 第1自由電子サーマル電流 2 (0.0~3.0)×インバーク定格電流 0.1A bC124 0x33A8 0xA8D8 第1自由電子サーマル周波数 3 0(bC122)~59000 0.01Hz bC125 0x33A9 0xA8D9 第1自由電子サーマル電流 3 (0.0~3.0)×インバーク定格電流 0.1A bC210 0x5AAA 0xCFDA 第2電子サーマル特性選択 0~2 1 bC212 0x5AAC 0xCFDC 第2電子サーマル 減算機能選択 0~1 1 | | | | | ` , | |
| bC122 0x33A6 0xA8D6 第1 目田電子サーマル間波数 2 (bC120 ~ bC124) 0.01Hz bC123 0x33A7 0xA8D7 第1 自由電子サーマル電流 2 (0.0~3.0)×インバータ定格電流 0.1A bC124 0x33A8 0xA8D8 第1 自由電子サーマル周波数 3 0(bC122)~ 59000 0.01Hz bC125 0x33A9 0xA8D9 第1 自由電子サーマル電流 3 (0.0~3.0)×インバーク定格電流 bC210 0x5AAA 0xCFDA 第2 電子サーマル特性選択 0 ~ 2 bC211 0x5AAC 0xCFDC 第2 電子サーマル 減算機能選択 0 ~ 1 | bC121 | 0x33A5 | 0xA8D5 | 第1 自由電子サーマル電流1 | | 0.1A |
| bC124 0x33A8 0xA8D8 第 1 自由電子サーマル周波数 3 0(bC122)~ 59000 0.01Hz bC125 0x33A9 0xA8D9 第 1 自由電子サーマル電流 3 (0.0~3.0)×インバーク定格電流 bC210 0x5AAA 0xCFDA 第 2 電子サーマルトバール 0.1A bC211 0x5AAB 0xCFDB 第 2 電子サーマル特性選択 0 ~ 2 bC212 0x5AAC 0xCFDC 第 2 電子サーマル 減算機能選択 0 ~ 1 1 | bC122 | 0x33A6 | 0xA8D6 | 第1 自由電子サーマル周波数 2 | | 0.01Hz |
| bC125 0x33A9 0xA8D9 第1自由電子サーマル電流3 (0.0~3.0)×インバーク定格電流 bC210 0x5AAA 0xCFDA 第2電子サーマルレベル 0.1A bC211 0x5AAB 0xCFDB 第2電子サーマル特性選択 0 ~ 2 bC212 0x5AAC 0xCFDC 第2電子サーマル 減算機能選択 0 ~ 1 1 | bC123 | 0x33A7 | 0xA8D7 | 第1 自由電子サーマル電流 2 | (0.0~3.0)×インバータ定格電流 | 0.1A |
| bC210 0x5AAA 0xCFDA 第 2 電子サーマルレベル (0.0~3.0)×インバータ定格電流 0.1A bC211 0x5AAB 0xCFDB 第 2 電子サーマル特性選択 0 ~ 2 1 bC212 0x5AAC 0xCFDC 第 2 電子サーマル 減算機能選択 0 ~ 1 1 | bC124 | 0x33A8 | 0xA8D8 | 第1 自由電子サーマル周波数 3 | 0(bC122)∼ 59000 | 0.01Hz |
| bC210 0x5AAA 0xCFDA 第 2 電子サーマルハヘル bC211 0x5AAB 0xCFDB 第 2 電子サーマル特性選択 0 ~ 2 bC212 0x5AAC 0xCFDC 第 2 電子サーマル 減算機能選択 0 ~ 1 | bC125 | 0x33A9 | 0xA8D9 | 第1 自由電子サーマル電流 3 | (0,0~3,0)~/ハバーム 宇牧 電法 | 0.14 |
| bC212 0x5AAC 0xCFDC 第 2 電子サーマル 減算機能選択 0 ~ 1 | bC210 | 0x5AAA | 0xCFDA | 第2電子サーマルレヘ゛ル | (U.U`~3.U)×1/// 『9 上恰電流 | U. 1A |
| bC212 Ox5AAC OxCFDC 第 2 電子サーマル 減算機能選択 0 ~ 1 | bC211 | 0x5AAB | 0xCFDB | 第2 電子サーマル特性選択 | 0 ~ 2 | 1 |
| bC213 Ox5AAD OxCFDD 第 2 電子サーマル 減算時間 1 ~ 1000 1s | bC212 | 0x5AAC | 0xCFDC | 第2 電子サーマル 減算機能選択 | 0 ~ 1 | |
| | bC213 | 0x5AAD | 0xCFDD | 第2 電子サーマル 減算時間 | 1 ~ 1000 | 1s |

| 機能 | 命令 | コード | | モニタ内容および | データ |
|-------|--------|--------|------------------|-------------------------------------|-----------|
| コード | 読出し | 書込み | 機能名称 | 設定項目 | 分解能 単位 |
| bC220 | 0x5AB4 | 0xCFE4 | 第2 自由電子サーマル周波数 1 | 0 ~ 59000 (bC222) | 0.01Hz |
| bC221 | 0x5AB5 | 0xCFE5 | 第2 自由電子サーマル電流 1 | (0.0~3.0)×インバータ定格電流 | 0.1A |
| bC222 | 0x5AB6 | 0xCFE6 | 第2 自由電子サーマル周波数 2 | $0 \sim 59000$ (bC220 \sim bC224) | 0.01Hz |
| bC223 | 0x5AB7 | 0xCFE7 | 第2 自由電子サーマル電流2 | (0.0~3.0)×インバータ定格電流 | 0.1A |
| bC224 | 0x5AB8 | 0xCFE8 | 第2 自由電子サーマル周波数3 | 0(bC222) ~ 59000 | 0.01Hz |
| bC225 | 0x5AB9 | 0xCFE9 | 第2 自由電子サーマル電流 3 | (0.0~3.0)×インバータ定格電流 | 0.1A |
| bd-01 | 0x33F5 | 0xA925 | STO 入力表示選択 | 0 ~ 2 | 1 |
| bd-02 | 0x33F6 | 0xA926 | STO 入力切替許容時間 | 0 ~ 6000 | 0.01s |
| bd-03 | 0x33F7 | 0xA927 | STO 入力許容時間内表示選択 | 0 ~ 1 | 1 |
| bd-04 | 0x33F8 | 0xA928 | STO 入力許容時間後動作選択 | 0 ~ 2 | 1 |

12.2.5 Code-C

| 144 640 | 命令 | コード | | | データ |
|-----------|--------|--------|------------------------|------------------|-----------|
| 横能 コード | 読出し | 書込み | 機能名称 | モニタ内容および 設定項目 | 分解能 単位 |
| CA-01 | 0x36B1 | 0xABE1 | 入力端子[FR] 選択 | | |
| CA-02 | 0x36B2 | 0xABE2 | 入力端子[RR] 選択 | | |
| CA-03 | 0x36B3 | 0xABE3 | 入力端子[DFL] 選択 | | |
| CA-04 | 0x36B4 | 0xABE4 | 入力端子[DFM] 選択 | | |
| CA-05 | 0x36B5 | 0xABE5 | 入力端子[AUT] 選択 | | |
| CA-06 | 0x36B6 | 0xABE6 | 入力端子[MBS] 選択 | 0 ~ 110 | |
| CA-07 | 0x36B7 | 0xABE7 | 入力端子[JOG] 選択 | | |
| CA-08 | 0x36B8 | 0xABE8 | 入力端子[ES] 選択 | | |
| CA-09 | 0x36B9 | 0xABE9 | 入力端子[RST] 選択 | | |
| CA-10 | 0x36BA | 0xABEA | 入力端子[DFH] 選択 | | |
| CA-11 | 0x36BB | 0xABEB | 入力端子[DHH] 選択 | | 1 |
| CA-21 | 0x36C5 | 0xABF5 | 入力端子[FR] a/b(NO/NC)選択 | | 1 |
| CA-22 | 0x36C6 | 0xABF6 | 入力端子[RR] a/b(NO/NC)選択 | | |
| CA-23 | 0x36C7 | 0xABF7 | 入力端子[DFL] a/b(NO/NC)選択 | | |
| CA-24 | 0x36C8 | 0xABF8 | 入力端子[DFM] a/b(NO/NC)選択 | | |
| CA-25 | 0x36C9 | 0xABF9 | 入力端子[AUT] a/b(NO/NC)選択 | | |
| CA-26 | 0x36CA | 0xABFA | 入力端子[MBS] a/b(NO/NC)選択 | 0 ~ 1 | |
| CA-27 | 0x36CB | 0xABFB | 入力端子[JOG] a/b(NO/NC)選択 | | |
| CA-28 | 0x36CC | 0xABFC | 入力端子[ES] a/b(NO/NC)選択 | | |
| CA-29 | 0x36CD | 0xABFD | 入力端子[RST] a/b(NO/NC)選択 | | |
| CA-30 | 0x36CE | 0xABFE | 入力端子[DFH] a/b(NO/NC)選択 | | |
| CA-31 | 0x36CF | 0xABFF | 入力端子[DHH] a/b(NO/NC)選択 | | |
| CA-41 | 0x36D9 | 0xAC09 | 入力端子[FR] 応答時間 | | |
| CA-42 | 0x36DA | 0xAC0A | 入力端子[RR] 応答時間 | | |
| CA-43 | 0x36DB | 0xAC0B | 入力端子[DFL] 応答時間 | | |
| CA-44 | 0x36DC | 0xAC0C | 入力端子[DFM] 応答時間 | | |
| CA-45 | 0x36DD | 0xAC0D | 入力端子[AUT] 応答時間 | | |
| CA-46 | 0x36DE | 0xAC0E | 入力端子[MBS] 応答時間 | 0 ~ 400 | 1ms |
| CA-47 | 0x36DF | 0xAC0F | 入力端子[JOG] 応答時間 | | |
| CA-48 | 0x36E0 | 0xAC10 | 入力端子[ES] 応答時間 | | |
| CA-49 | 0x36E1 | 0xAC11 | 入力端子[RST] 応答時間 | | |
| CA-50 | 0x36E2 | 0xAC12 | 入力端子[DFH] 応答時間 | | |
| CA-51 | 0x36E3 | 0xAC13 | 入力端子[DHH] 応答時間 | | |
| CA-55 | 0x36E7 | 0xAC17 | 多段入力確定時間 | 0 ~ 2000 | |
| CA-60 | 0x36EC | 0xAC1C | UP/DWN 上書き対象選択 | | |
| CA-61 | 0x36ED | 0xAC1D | UP/DWN 記憶選択 | 0 ~ 1 | 1 |
| CA-62 | 0x36EE | 0xAC1E | UP/DWN UDC 端子モード選択 | | |
| CA-64 | 0x36F0 | 0xAC20 | LID /DWN 操作用加速時間 (上位) | | |
| (CA-65) | 0x36F1 | 0xAC21 | UP/DWN 機能用加速時間 (下位) | 0 ~ 360000 | 0.01s |
| CA-66 | 0x36F2 | 0xAC22 | LID/DWN 機能用減速時間 (上位) | 0 ~ 300000 | 0.018 |
| (CA-67) | 0x36F3 | 0xAC23 | UP/DWN 機能用減速時間 (下位) | | |

| | 命令 | コード | | データ |
|----------------------------------|--------------------------------------|----------------------------|---|-----------------|
| 機能 | | | せこり内容および 機能名称 モニタ内容および | 分解能 |
| コード | 読出し | 書込み | 設定項目 | 単位 |
| CA-70 | 0x36F6 | 0xAC26 | [F-OP]有効時の速度指令選択 | |
| CA-71 | 0x36F7 | 0xAC27 | F-OP 有効時の運転指令選択 | 1 1 |
| CA-72 | 0x36F8 | | リセット選択 0 ~ 3 | 1 |
| CA-81 | 0x3701 | | I)コータ 定数設定 32 ~ 65535 | 1pls |
| CA-82 | 0x3702 | | Iンコータ [*] 相順選択 0 ~ 1 | 1 1010 |
| CA-83 | 0x3703 | | E-94*7比 分子 | |
| CA-84 | 0x3704 | | 1 ~ 10000 | 1 |
| CA-90 | 0x370A | 0xAC3A | n° ll 入列入力(内部) 検出対象選択 0 ~ 3 | ┪ |
| CA-91 | 0x370B | 0xAC3B | // // // // // // // // // // // // // | - |
| CA-92 | 0x370C | 0xAC3C | パッルス列用波数 スケール 5 ~ 3200 | 0.01kHz |
| CA-93 | 0x370D | 0xAC3D | n° ルス列周波数 7ィルタ時定数 1 ~ 200 | 0.01s |
| CA-94 | 0x370E | 0xAC3E | パールスクラ に | 0.013 |
| CA-95 | 0x370F | 0xAC3F | パールス列周波数 検出上限リミット | 0.1% |
| CA-96 | 0x3701 | 0xAC40 | 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 | 0.170 |
| CA-97 | 0x3710 | 0xAC41 | パーパンコロルズ マスティー スタン・パー・パー・パー・パー・パー・パー・パー・パー・パー・パー・パー・パー・パー・ | |
| CA-97 CA-98 | 0x3711 | 0xAC41 | パルスカウント コンペアマッチ出力 OFF レベル | 1 |
| CA-98 | 0x3712 0x3713 | 0xAC42 | パールスカウント コンハ・アマッチ出力最大値 | ' |
| Ch-99 | 0x3715 | 0xAC43 | | 1ms |
| - | | | | 11115 |
| Cb-03 Cb-04 | 0x3717 0x3718 | 0xAC47 0xAC48 | [VRF 端子 スタート量 | 0.01% |
| - | | | | |
| Cb-05 | 0x3719 | 0xAC49 | [VRF]端子 スタート割合 0 ~ 1000 (Cb-06) | 0.1% |
| Cb-06 | 0x371A | 0xAC4A | [VRF]端子 エンド割合 (Cb-05) 0 ~ 1000 | 1 |
| Cb-07 | 0x371B | 0xAC4B | [VRF]端子 スタート選択 0 ~ 1 | 1 |
| Cb-11 | 0x371F | 0xAC4F | [IRF]端子 入力74W時定数 1 ~ 500 | 1ms |
| Cb-13 | 0x3721 | 0xAC51 | [IRF]端子 スタート量 0 ~ 10000 | 0.01% |
| Cb-14 | 0x3722 | 0xAC52 | [IRF]端子 IX 量 | |
| Cb-15 | 0x3723 | 0xAC53 | [IRF]端子 スタート割合 0 ~ 1000 (Cb-16) | 0.1% |
| Cb-16 | 0x3724 | 0xAC54 | [IRF]端子 エンド割合 (Cb-15) 0 ~ 1000 | 1 |
| Cb-17 | 0x3725 | | [IRF]端子 スタート選択 0 ~ 1 | 1 |
| Cb-21 | 0x3729 | 0xAC59 | [VF2]端子 入力74岁時定数 | 1ms |
| Cb-22 | 0x372A | | [VF2]端子選択 0 ~ 2 | 1 |
| Cb-23 | 0x372B | | [VF2]端子 スタート量 -10000 ~ 10000 | 0.01% |
| Cb-24 | | | [VF2]端子 I):量 | |
| Cb-25 | 0x372D | | [VF2]端子 スタート割合 -1000 ~ 1000 (Cb-26) | 0.1% |
| Cb-26 | 0x372E | | [VF2]端子 エンド割合 (Cb-25)-1000 ~ 1000 | |
| Cb-30 | 0x3732 | | [VRF]電圧/電流 バイアス調整 -10000 ~ 10000 | 4 |
| Cb-31 | 0x3733 | | [VRF]電圧/電流 調整がか 0 ~ 20000 | 4 |
| Cb-32 | 0x3734 | | [IRF]電圧/電流 バイアス調整 -10000 ~ 10000 | 0.01% |
| Cb-33 | 0x3735 | | [IRF]電圧/電流 調整f゙イン 0 ~ 20000 | _ |
| Cb-34 | 0x3736 | | [VF2]電圧 バイアス調整 -10000 ~ 10000 | 4 |
| Cb-35 | 0x3737 | 0xAC67 | [VF2]電圧 調整が イン 0 ~ 20000 | |
| Cb-40 | 0x373C | | サーミスク選択 0 ~ 2 | 1 |
| Cb-41 | 0x373D | | サ-ミスタ[TH+/TH-]調整 0 ~ 10000 | 0.1 |
| Cb-51 | 0x3747 | 0xAC77 | TO ALAT LA | |
| ~ | ~ | ~ | 予約領域 | - |
| Cb-57 | 0x374D | 0xAC7D | 11.1.4.4.2.(1.DE) | |
| CC-01 | 0x3779 | | 出力端子[UPF] 選択 | |
| CC-02 | 0x377A | 0xACAA | 出力端子[DRV] 選択 | |
| CC-03 | 0x377B | | 出力端子[X1] 選択 | |
| CC-04 | 0x377C | 0xACAC | 出力端子[X2] 選択 | |
| CC-05 | 0x377D | 0xACAD | 出力端子[X3] 選択 | |
| | 0x377E | 0xACAE | ル-出力端子[RL] 選択 | |
| CC-06 | | | ┃ ル-出力端子[FL] 選択 | 1 . |
| CC-07 | 0x377F | 0xACAF | | - 1 |
| CC-07 CC-11 | 0x377F 0x3783 | 0xACB3 | 出力端子[UPF] a/b(NO/NC)選択 | 1 |
| CC-07 CC-11 CC-12 | 0x377F 0x3783 0x3784 | 0xACB3 0xACB4 | 出力端子[UPF] a/b(NO/NC)選択 出力端子[DRV] a/b(NO/NC)選択 | - 1 |
| CC-07 CC-11 CC-12 CC-13 | 0x377F 0x3783 0x3784 0x3785 | 0xACB3 0xACB4 0xACB5 | 出力端子[UPF] a/b(NO/NC)選択 出力端子[DRV] a/b(NO/NC)選択 出力端子[X1] a/b(NO/NC)選択 0 ~ 1 | |
| CC-07 CC-11 CC-12 | 0x377F 0x3783 0x3784 | 0xACB3 0xACB4 | 出力端子[UPF] a/b(NO/NC)選択 出力端子[DRV] a/b(NO/NC)選択 | 1 |

| lille folio | 命令 | コード | | | データ |
|----------------|------------------|------------------|---|------------------------------|-------|
| 機能 コード | 読出し | 書込み | 機能名称 | モニタ内容および 設定項目 | 分解能 |
| 1-1 | 武田し | 音込み | | 双足为口 | 単位 |
| CC-16 | 0x3788 | 0xACB8 | 出力端子[RL] a/b(NO/NC)選択 | | |
| CC-17 | 0x3789 | 0xACB9 | 出力端子[FL] a/b(NO/NC)選択 | | |
| CC-20 | 0x378C | 0xACBC | 出力端子[UPF] オンディレイ時間 | | |
| CC-21 | 0x378D | 0xACBD | 出力端子[UPF] オフディレイ時間 | | |
| CC-22 | 0x378E | 0xACBE | 出力端子[DRV] オンディレイ時間 | | |
| CC-23 | 0x378F | 0xACBF | 出力端子[DRV] オフディレイ時間 | | |
| CC-24 | 0x3790 | 0xACC0 | 出力端子[X1] オンディレイ時間 | | |
| CC-25 | 0x3791 | 0xACC1 | 出力端子[X1] オフディレイ時間 | | |
| CC-26 CC-27 | 0x3792 0x3793 | 0xACC2 0xACC3 | 出力端子[X2] オンディレイ時間 出力端子[X2] オフディレイ時間 | 0 ~ 10000 | 0.01s |
| CC-27 | 0x3793 | 0xACC3 | 出力端子[X3] オンディレイ時間 | | |
| CC-28 | 0x3794 0x3795 | 0xACC4 | 出力端子[X3] オフディレイ時間 | | |
| CC-30 | 0x3796 | 0xACC6 | 出力端子[RL] オンディレイ時間 | | |
| CC-31 | 0x3797 | 0xACC7 | 出力端子[RL] オフテ・イレイ時間 | | |
| CC-32 | 0x3798 | 0xACC8 | 出力端子[FL] オンディレイ時間 | | |
| CC-33 | 0x3799 | 0xACC9 | 出力端子[FL] オフディレイ時間 | | |
| CC-40 | 0x37A0 | 0xACD0 | 論理演算出力信号 LOG1 選択 1 | 0 00 | |
| CC-41 | 0x37A1 | 0xACD1 | 論理演算出力信号 LOG1 選択 2 | 0 ~ 93 | |
| CC-42 | 0x37A2 | 0xACD2 | 論理演算出力信号 LOG1 演算子選択 | 0 ~ 2 | |
| CC-43 | 0x37A3 | 0xACD3 | 論理演算出力信号 LOG2 選択 1 | 0 ~ 93 | |
| CC-44 | 0x37A4 | 0xACD4 | 論理演算出力信号 LOG2 選択 2 | 0 ~ 93 | |
| CC-45 | 0x37A5 | 0xACD5 | 論理演算出力信号 LOG2 演算子選択 | 0 ~ 2 | |
| CC-46 | 0x37A6 | 0xACD6 | 論理演算出力信号 LOG3 選択 1 | 0 ~ 93 | |
| CC-47 | 0x37A7 | 0xACD7 | 論理演算出力信号 LOG3 選択 2 | 0 55 | |
| CC-48 | 0x37A8 | 0xACD8 | 論理演算出力信号 LOG3 演算子選択 | 0 ~ 2 | |
| CC-49 | 0x37A9 | 0xACD9 | 論理演算出力信号 LOG4 選択 1 | 0 ~ 93 | |
| CC-50 | 0x37AA | 0xACDA | 論理演算出力信号 LOG4 選択 2 | | 1 |
| CC-51 | 0x37AB | 0xACDB | 論理演算出力信号 LOG4 演算子選択 | 0 ~ 2 | |
| CC-52 | 0x37AC | 0xACDC | 論理演算出力信号 LOG5 選択 1 | 0 ~ 93 | |
| CC-53 | 0x37AD | 0xACDD | 論理演算出力信号 LOG5 選択 2 | 2 2 | |
| CC-54 | 0x37AE 0x37AF | | 論理演算出力信号 LOG5 演算子選択 論理演算出力信号 LOG6 選択 1 | 0 ~ 2 | |
| CC-55 CC-56 | 0x37AF 0x37B0 | 0xACDF | 論理演算出力信号 LOG6 選択 2 | 0 ~ 93 | |
| CC-50 | 0x37B0 0x37B1 | 0xACE0 | 論理演算出力信号 LOG6 選訴 2 論理演算出力信号 LOG6 演算子選択 | 0 ~ 2 | |
| CC-58 | 0x37B1 | 0xACE1 | 論理演算出力信号 LOG7 選択 1 | 0 - 2 | |
| CC-59 | 0x37B2 | | 論理演算出力信号 LOG7 選択 2 | 0 ~ 93 | |
| CC-60 | 0x37B4 | 0xACE4 | 論理演算出力信号 LOG7 演算子選択 | 0 ~ 2 | |
| Cd-01 | 0x37DD | | [FRQ]端子出力形態選択 | 0 ~ 1 | |
| Cd-02 | 0x37DE | | [FRQ]端子 基準周波数 (PWM 出力時) | 0 ~ 3600 | 1Hz |
| Cd-03 | 0x37DF | | [FRQ]端子 出力選択 | | |
| Cd-04 | 0x37E0 | 0xAD10 | [AMV]端子 出力選択 | 0 ~ 65535 (d.c.a じのいごね来号) | 1 |
| Cd-05 | 0x37E1 | 0xAD11 | [AMI]端子 出力選択 | (d,F-コードのレジスタ番号) | 1 |
| Cd-10 | 0x37E6 | 0xAD16 | アナログモニタ調整モード選択 | 0 ~ 1 | |
| Cd-11 | 0x37E7 | 0xAD17 | [FRG]出力フィルタ時定数 | 1 ~ 500 | 1ms |
| Cd-12 | 0x37E8 | 0xAD18 | [FRQ]出力データ型選択 | 0 ~ 1 | 1 |
| Cd-13 | 0x37E9 | 0xAD19 | [FRQ]バイアス調整 | -1000 ~ 1000 | |
| Cd-14 | 0x37EA | 0xAD1A | [FRQ]がい調整 | -10000 ~ 10000 | 0.1% |
| Cd-15 | 0x37EB | 0xAD1B | [FRQ]調整モード時の出力レベル | -1000 ~ 1000 | |
| Cd-21 | 0x37F1 | 0xAD21 | [AMV]出力フィルタ時定数 | 1 ~ 500 | 1ms |
| Cd-22 | 0x37F2 | 0xAD22 | [AMV]出力データ型選択 | 0 ~ 1 | 1 |
| Cd-23 | 0x37F3 | 0xAD23 | [AMV]バイアス調整 (電圧/電流 共通) | -1000 ~ 1000 | 6.4 |
| Cd-24 | 0x37F4 | 0xAD24 | [AMV]f゙イン調整 (電圧/電流 共通) | -10000 ~ 10000 | 0.1% |
| Cd-25 | 0x37F5 | 0xAD25 | [AMV]調整モード時の出力レベル | -1000 ~ 1000 | 4 |
| Cd-31 | 0x37FB | 0xAD2B | [AMI]出力フィルタ時定数 | 1 ~ 500 | 1ms |
| Cd-32 | 0x37FC | 0xAD2C | [AMI]出力デーク型選択 | 0 ~ 1 | 1 |
| Cd-33 | 0x37FD | | [AMI]バイアス調整 (電圧/電流 共通) | -1000 ~ 1000 | 0.10/ |
| Cd-35 | 0x37FE | 0xAD2E | 1 | -10000 ~ 10000 | 0.1% |
| Cd-35 | 0x37FF | 0xAD2F | [AMI]調整モード時の出力レベル | -1000 ∼ 1000 | |

| 機能化 機能化 機能化 機能分 人の 2 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 | | AA - | 7 _ L* | | | |
|--|-------|-------------|--------|---|-------------------------|--------|
| 日本学 日本 | 機能 | - بالمراط | | 144 Mr. 25 Th | モニタ内容および | データ |
| CE102 | | 読出し | 書込み | 機能名称 | | |
| EFFICE 0x3842 0x4072 第1 後着環境的が15 1 1 1 1 1 1 1 1 1 | | | | | | |
| CET103 | | | | | 0 ~ 1 | 1 |
| CE106 | | | | 1 11 - 1 1 - 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 | (0.0-2.0)×インバータ定格電流 | 0.1A |
| CE107 | | | | | | |
| CE170 | | | | | 0 ~ 1 | 1 |
| CE-10 | | | | | (0.0-2.0)×インバータ定格電流 | 0.1A |
| CE-11 | | | | | , | |
| CE-13 | | | | | | |
| CE-12 | | | | | 0 ~ 59000 | 0.01Hz |
| CE121 | | | | | | |
| CET 1 | | | | | | |
| CE122 | | | | | | |
| CE-123 | | | | | 0 ~ 5000 | 0.1% |
| CE-30 0x385E 0xADSE 電子サールーング ドル (メーケ) 0 ~ 10000 0.01% CE-31 0x385F 0xADSP 電子サールルーング ドル (メーケ) 0 ~ 10000 10010 CE-33 0x3861 0xADSP 電子サールルーング ドル (メーケ) 0 ~ 200 1°C CE-36 0x3865 0xADSP おより 0 ~ 200 1°C CE-37 0x3865 0xADSP おより 0 ~ 1000 1°D CE-40 0x3868 0xADSP パンゲンコッド・タ (VRF) 下限ルット 0 ~ 100 1°D CE-41 0x3868 0xADSP パンゲンコッド・タ (VRF) 下限ルット 0 ~ 100 1°D CE-42 0x3860 0xADSP パンゲンコッド・タ (VRF) 正限ルット 0 ~ 100 1°D CE-43 0x3860 0xADSP パンゲンコッド・タ (VRF) 正限ルット 0 ~ 100 1°S CE-44 0x3860 0xADSP パンゲンコッド・タ (VRF) 正限ルット 0 ~ 100 1°S CE-45 0x3860 0xADSP パンゲンフッド・タ (VRF) 正限が ルルット 0 ~ 100 1°S CE-47 0x3860 0xADSP パンゲンフッド・ク (VRF) に関係が ルルット (VRF) に関係が ルルット< | | | | · · · · · · · · · · · · · · · · · · · | | |
| CE-31 | | | | · · · · · · · · · · · · · · · · · · · | | |
| CE-33 | | | | ` ' | | 0.01% |
| CE-34 0x3862 0xAD92 冷却アソ過熱予告により 0 ~ 200 1で CE-36 0x3864 0xAD94 RUN 時間/電源 ON 時間/** (上位) 0 ~ 100000 Thr CE-40 0x3868 0xAD99 9/1/** '937/** '-> [VRF] 上限ル** 0 ~ 100 | | | | , , | 0 ~ 10000 | |
| CE-36 0x3864 0xAD94 0xAD95 RIN 時間/電源 ON 時間/" (下位) (上位) (下位) 0 ~ 1000000 1hr CE-40 0x3869 0xAD95 9/2/" 2737" 1~9 [VRF] 上限レ" b 0 ~ 1000 1hr CE-41 0x3869 0xAD99 9/2/" 2737" 1~9 [VRF] 上限レ" b 0 ~ 100 0 ~ 100 CE-42 0x3860 0xAD90 9/2/" 2737" 1~9 [VRF] 上限レ" b 0 ~ 100 0 ~ 100 CE-43 0x3860 0xAD90 9/2/" 2737" 1~9 [VRF] EXPLY3MB 0 ~ 100 0 ~ 100 CE-44 0x3860 0xAD90 9/2/" 2737" 1~9 [VRF] EXPLY3MB 0 ~ 100 1% CE-44 0x3860 0xAD90 9/2/" 2737" 1~9 [VRF] EXPLY3MB 0 ~ 100 1% CE-47 0x3866 0xAD97 9/2/" 2737" 1~9 [VRF] EXPLY3MB 0 ~ 100 100 CE-47 0x3876 0xADA0 9/2/" 2737" 1~9 [VRF] EXPLY3MB 0 ~ 100 100 CE-47 0x3877 0xADA04 9/2/" 2737" 1~9 [VRF] EXPLY3MB 0 ~ 100 100 CE-51 0x3873 0xADA04 [VRF] EXPLY3MB 0 ~ 0 ~ 100 1 < | | | | | | 0.01Hz |
| CE-40 | | | | | 0 ~ 200 | 1℃ |
| (CE-30) 0x3865 0xAD95 1/21/ 572/11 1/21 1/21 1/21 1/21 1/21 1/21 1/21 | | | | I KIIN 接向/音波(IN 接向1/1/ II | 0 ~ 100000 | 1hr |
| CE-41 0x3869 0xAD99 グンド・91VFI 下限いか 0 ~ 100 CE-42 0x3860 0xAD9A クンド・ウコンド・91VFI 比別リス橋 0 ~ 10 CE-43 0x3860 0xAD9D クンド・ウコンド・91VFI 比別リス橋 0 ~ 100 CE-44 0x3860 0xAD9D クンド・ウコンド・91VFI 下限いか 0 ~ 100 CE-45 0x3860 0xAD9D クンド・ウコンド・ウリVF2 上限いか -100 ~ 100 CE-46 0x3867 0xAD9D クンド・ウコンド・ウリVF2 上限いか -100 ~ 100 CE-47 0x3867 0xAD03 クンド・ウコンド・ウリVF2 上限いか -100 ~ 100 CE-47 0x3867 0xAD04 フント・ウリVF2 上限いか -100 ~ 100 CE-46 0x3870 0xAD04 フント・ウリVF2 上限がりる 0 ~ 100 CE-50 0x3873 0xAD04 TVRF1 断線時動作いか選択 0 ~ 100 CE-51 0x3873 0xAD04 TRF 新線時動作いか選択 0 ~ 2 1 CE-53 0x3875 0xAD04 TRF 新線時動作いが選択 0 ~ 100 1% CE-54 0x3876 0xAD06 FVF2 断線時動作いが選択 0 ~ 100 1% CE-55 | | | | (下位) | 55555 | , |
| CE-41 0x3869 0xAD99 9/x/ 927x*1-9 NRF 下限い* CE-42 0x386B 0xAD9B 9x/b*7 y27x*1-9 NRF 下限い* CE-43 0x386B 0xAD9B 9x/b*7 927x*1-9 NRF 下限い* CE-44 0x386C 0xAD9C 9x/b*7 927x*1-9 IRF 下限い* CE-45 0x386D 0xAD9C 9x/b*7 927x*1-9 IRF 下限い* CE-46 0x386E 0xAD9C 9x/b*7 927x*1-9 IRF Expy7x幅 | | | | | 0 ~ 100 | |
| CE-43 0x386B 0xAD9B 9/Y' 92/N' 1-9 [IRF] 上限い" N 0 ~ 100 CE-44 0x386C 0xAD9C 9/Y' 92/N' 1-9 [IRF] 下限い" N 0 ~ 10 CE-45 0x386E 0xAD9D 9/Y' 92/N' 1-9 [IRF] 下限い" N -100 ~ 100 CE-47 0x386F 0xAD9F 9/Y' 92/N' 1-9 [IYF2] 上限い" N -100 ~ 100 CE-48 0x3870 0xADAD 9/Y' 92/N' 1-9 [IYF2] 上限い" N 0 ~ 10 CE-50 0x3873 0xADA2 [IYRF] 断線時動作い" N 0 ~ 100 CE-51 0x3873 0xADA3 [IVRF] 断線時動作い" N 0 ~ 100 1% CE-52 0x3874 0xADA4 [IRF] 断線時動作い" N 0 ~ 100 1% CE-53 0x3875 0xADA5 [IVF2] 断線時動作い" N 0 ~ 2 1 CE-54 0x3876 0xADA6 [IVF2] 断線時動作い" N 0 ~ 2 1 CE-55 0x3877 0xADA7 [IVF2] 断線時動作い" N 0 ~ 1 0 ~ 2 1 CE-25 0x3877 0xD482 第 2 低電流後日かドル N 0 ~ 1 0 ~ 2 1 CE201 0x5F51 0xD483 第 2 低電流後日かドル N 0 ~ | CE-41 | 0x3869 | 0xAD99 | ウィンドウコンパレータ [VRF] 下限レベル | | |
| CE-44 0x386C 0xAD9C ウィンドウコンn゚レ-ウ [IRF] 下限レパル 0 ~ 100 CE-45 0x386D 0xAD9D ウィンドウコンn゚レ-ウ [IRF] Exテリンx幅 0 ~ 10 CE-46 0x386E 0xAD9E ウィンドウコンn゚レ-ウ [VF2] 上限レパル -100 ~ 100 CE-47 0x3870 0xADA0 ウィンドウコンn゚レ-ウ [VF2] 上限レパル 0 ~ 10 CE-50 0x3870 0xADA0 /lxF] 野線時動性レパル 0 ~ 10 CE-51 0x3873 0xADA1 IVFI 野線時動性レパル 0 ~ 100 1% CE-51 0x3874 0xADA1 IVFI 野線時動性レパル 0 ~ 100 1% CE-53 0x3875 0xADA5 IRFI 野線時動性レパル 0 ~ 2 1 CE-54 0x3876 0xADA5 IRFI 野線時動性レパル -100 ~ 100 1% CE-55 0x3877 0xADA7 IVF2] 野線時動性レパル -100 ~ 10 1% CE-55 0x3877 0xADA7 IVF2] 野線時動性レパル -100 ~ 10 1% CE-50 0x3876 0xADA5 IVF2] 野線時動性レパル 0 ~ 2 1 CE-50 0x3575 0xADA5 | CE-42 | 0x386A | 0xAD9A | ウィンドウコンパレータ [VRF] ヒステリシス幅 | 0 ~ 10 | |
| CE-44 Ox386C OxAD9C OxAD9D クメンド・ウコンド・ク [IRF] に対サンス幅 0 ~ 10 CE-45 Ox386D OxAD9D クメンド・ウコンド・ク [IRF] に対サンス幅 0 ~ 10 CE-46 Ox386E OxAD9F OxAD9F クメンド・ウコンド・ク [VF2] 上限ルバル -100 ~ 100 CE-47 Ox386F OxAD9F OxADA0 | CE-43 | 0x386B | 0xAD9B | ウィンドウコンパレータ [IRF] 上限レベル | 0 ~ 100 | |
| CE-45 0x386D 0xAD9D 7x7*797x*v-9 [VF2] 上限レベル 0~10 CE-46 0x386F 0xAD9F 7x7***/9 [VF2] 上限レベル -100~100 CE-47 0x386F 0xAD9F 7x7**/9 [VF2] 上限レベル -100~10 CE-48 0x3870 0xADA0 7x7**/9 [VF2] 上限レベル 0~10 CE-50 0x3872 0xADA2 [VRF] makepametuv*ル 0~10 CE-51 0x3873 0xADA3 [IRF] makepametuv*ル 0~100 CE-52 0x3874 0xADA4 [IRF] makepametuv*ル 0~100 CE-53 0x3875 0xADA5 [IRF] makepametuv*ル 0~100 CE-54 0x3876 0xADA6 [IRF] makepametuv*ル 0~2 CE-55 0x3877 0xADA7 [VF2] makepametuv*ル 0~2 CE-55 0x3877 0xADA7 [VF2] makepametuv*ル 0~2 CE201 0x5F51 0xD481 | CE-44 | 0x386C | 0xAD9C | ウィンドウコンパレータ [IRF] 下限レベル | | 1% |
| CE-47 0x386F 0xAD9F ウインドウョンパレータ [Vf2] 下限レバル -100 ~ 100 CE-48 0x3870 0xADAO ウインドウョンパレーク [VF2] ヒステリンス幅 0 ~ 10 CE-50 0x3873 0xADA2 [VRF] 断線時動作レバル選択 0 ~ 2 1 CE-51 0x3873 0xADA3 [VRF] 断線時動作レバル選択 0 ~ 2 1 CE-52 0x3874 0xADA5 [IRF] 断線時動作レバル選択 0 ~ 2 1 CE-53 0x3875 0xADA6 [IRF] 断線時動作レバル選択 0 ~ 2 1 CE-54 0x3876 0xADA6 [IV-2] 断線時動作レバル選択 0 ~ 2 1 CE-55 0x3877 0xADA7 [VF2] 断線時動作レバル選択 0 ~ 2 1 CE-55 0x3877 0xADA7 [VF2] 断線時動作レバル選択 0 ~ 1 1 CE201 0x5F51 0xD481 第 2 低電流信号出たがルリ 0 ~ 1 1 CE202 0x5F52 0xD485 第 2 適負荷子信号出力・ルリルルル (0.0-2.0)×イケバ・クラ定格電流 0.1A CE203 0x5F55 0xD486 第 2 適負荷子信号出力・ルリルル (回転力・シラルルリル・ル (0.0-2.0)×イケバ・クラ定格電流 0.1 </td <td>CE-45</td> <td>0x386D</td> <td>0xAD9D</td> <td>่ ว่าง ว่าง ว่าง บ่าง [IRF] เราะบุงั่ว幅</td> <td>0 ~ 10</td> <td>170</td> | CE-45 | 0x386D | 0xAD9D | ่ ว่าง ว่าง ว่าง บ่าง [IRF] เราะบุงั่ว幅 | 0 ~ 10 | 170 |
| CE-47 Ox3867 OxADAP (パケ ?コンn゚ レー タ [VF2] 下限パ / m² O ~ 10 CE-48 Ox3870 OxADAO () (パト ?コンn゚ レー タ [VF2] ヒステリシス幅 0 ~ 100 CE-50 Ox3873 OxADA3 [VRF] 断線時動作レバル 0 ~ 2 1 CE-51 Ox3873 OxADA4 [IRF] 断線時動作レバル 0 ~ 100 1% CE-52 Ox3874 OxADA5 [IRF] 断線時動作レバル 0 ~ 2 1 CE-53 Ox3875 OxADA6 [IRF] 断線時動作レバル選択 0 ~ 2 1 CE-54 Ox3876 OxADA7 [VF2] 断線時動作レバル選択 -100 ~ 100 1% CE-55 Ox3877 OxADA7 [VF2] 断線時動作レバル選択 0 ~ 2 1 CE201 Ox5F51 OxD481 第2 低電流検出レバル1 0 ~ 1 (0.0-2.0)×イクバ-タ定格電流 CE201 Ox5F52 OxD485 第2 過食荷子色レバル2 (0.0-2.0)×イクバ-タ定格電流 0.1A CE205 Ox5F53 OxD485 第2 過食荷子色レバル2 (0.0-2.0)×イクバ-タ定格電流 0.1A CE206 Ox5F56 OxD486 第2 過食荷子といル2 (0.0-2.0)×イクバ-タ定格電流 0.1A CE207 Ox5F67 OxD487 第2 オーパートルルル、ル(逆転力子) (0.0-2.0)×イルバータンルルルルルルルル(ルルルルルルルルルルルルルルルルルルルルルルルルルルルル | CE-46 | 0x386E | 0xAD9E | ウィンドウコンパレータ [VF2] 上限レベル | -100 ~ 100 | |
| CE-50 0x3872 0xADA2 IVRFI 断線時動作い" ル選択 0 ~ 100 CE-51 0x3873 0xADA3 IVRFI 断線時動作い" ル選択 0 ~ 2 1 CE-52 0x3874 0xADA4 IIRFI 断線時動作い" ル選択 0 ~ 2 1 CE-53 0x3876 0xADA5 IIRFI 断線時動作い" ル選択 0 ~ 2 1 CE-54 0x3877 0xADA7 IVF2] 断線時動作い" ル選択 0 ~ 2 1 CE-55 0x3877 0xADA7 IVF2] 断線時動作い" ル選択 0 ~ 1 1 CE201 0x5F51 0xAD481 第 2 低電流信号出力干" 選択 0 ~ 1 1 CE201 0x5F51 0xD482 第 2 個電流信号出力干" 選択 0 ~ 1 1 CE203 0x5F55 0xD485 第 2 過負荷予告临市小 1 (0.0~2.0)×1/1/" "少定格電流 0.1A CE205 0x5F55 0xD485 第 2 過負荷予告に「ル 2 (0.0~2.0)×1/1/" "少定格電流 0.1A CE206 0x5F56 0xD487 第 2 過負荷予告い「ル 2 (0.0~2.0)×1/1/" "少定格電流 0.1A CE220 0x5F66 0xD487 第 2 通負荷予告い「ル 2 (0.0~2.0)×1/1/" "少定格電流 0.1A <td>CE-47</td> <td>0x386F</td> <td>0xAD9F</td> <td></td> <td>100 100</td> <td></td> | CE-47 | 0x386F | 0xAD9F | | 100 100 | |
| CE-51 0x3873 0xADA3 [VRF] 断線時動作ルパル 0 ~ 2 1 CE-52 0x3874 0xADA4 [IRF] 断線時動作ルパル 0 ~ 100 1% CE-53 0x3875 0xADA5 [IRF] 断線時動作ルパル 0 ~ 2 1 CE-54 0x3876 0xADA6 [VF2] 断線時動作ルパル -100 ~ 100 1% CE-55 0x3877 0xADA7 [VF2] 断線時動作ルパル選択 0 ~ 2 1 CE201 0x5F51 0xD481 第 2 低電流信号出力モード選択 0 ~ 1 1 CE202 0x5F52 0xD482 第 2 低電流検出ルパル2 (0.0-2.0)×インパパーケ定格電流 0.1A CE203 0x5F53 0xD485 第 2 通負荷予告信号出力モード選択 0 ~ 1 1 CE205 0x5F56 0xD485 第 2 通負荷予告に「ルル2 (0.0-2.0)×インパーケ産格電流 0.1A CE207 0x5F66 0xD497 第 2 オーバートルルル・ルビ転力行 (0.0-2.0)×インパーケル・ナルル・ルビ転力行 (0.0-2.0)×インパーケル・ナルル・ルビルナ | CE-48 | 0x3870 | 0xADA0 | ウィンドウコンパレータ [VF2] ヒステリシス幅 | 0 ~ 10 | |
| CE-52 | CE-50 | 0x3872 | 0xADA2 | [VRF] 断線時動作レベル | | |
| CE-53 0x3875 0xADA5 [IRF] 断線時動作レベル 0~2 1 CE-54 0x3876 0xADA6 [VF2] 断線時動作レベル -100~100 1% CE-55 0x3877 0xADA7 [VF2] 断線時動作レベル選択 0~2 1 CE201 0x5F51 0xD481 第2 低電流榜出レベル 1 0~1 1 CE202 0x5F52 0xD482 第2 低電流検出レベル 1 (0.0-2.0)×インバーク定格電流 0.1A CE203 0x5F53 0xD485 第2 過負荷予告信号出力モード選択 0~1 1 CE204 0x5F55 0xD485 第2 過負荷予告パッル1 (0.0-2.0)×インバーク定格電流 0.1A CE205 0x5F56 0xD486 第2 過負荷予告パッル1 (0.0-2.0)×インバーク定格電流 0.1A CE207 0x5F57 0xD487 第2 過負荷予告パッル1 (0.0-2.0)×インバーク定格電流 0.1A CE220 0x5F66 0xD496 第2 オーパートルウル・ルレビ転力付 (0.0-2.0)×インパークを電流 0.1A CE221 0x5F66 0xD495 第2 オーパートルウル・ルビ亜和 (0.0-2.0)×インパークをである。 0.1% CE-221 0x38A5 0xADD5 通信伝送速度選択(ボートールジル・ルンチンのに転前がける。 | CE-51 | 0x3873 | 0xADA3 | [VRF] 断線時動作レベル選択 | 0 ~ 2 | 1 |
| CE-54 | CE-52 | 0x3874 | 0xADA4 | [IRF] 断線時動作レベル | 0 ~ 100 | 1% |
| CE-55 | CE-53 | 0x3875 | 0xADA5 | [IRF] 断線時動作レベル選択 | 0 ~ 2 | 1 |
| CE201 Ox5F51 OxD481 第2 低電流信号出力モード選択 0 ~ 1 CE202 Ox5F52 OxD482 第2 低電流検出ルペル1 (0.0-2.0)×イフパーク定格電流 0.1A CE203 Ox5F53 OxD483 第2 低電流検出ルペル2 (0.0-2.0)×イフパーク定格電流 0.1A CE205 Ox5F55 OxD485 第2 過負荷予告信号出力モード選択 0 ~ 1 1 CE206 Ox5F56 OxD486 第2 過負荷予告レベル1 (0.0-2.0)×イフパーク定格電流 0.1A CE207 Ox5F57 OxD487 第2 過負荷予告レベル2 (0.0-2.0)×イフパーク定格電流 0.1A CE220 Ox5F64 OxD494 第2 オーバートルウレベル(正転力行) (0.0-2.0)×イフパーク定格電流 0.1A CE221 Ox5F65 OxD495 第2 オーバートルウレベル(運転力行) 0 ~ 5000 0.1% CE223 Ox5F67 OxD497 第2 オーバートルウレベル(逆転力行) 0 ~ 5000 0.1% CF-01 Ox38A5 OxADD5 通信伝送速度選択(ボーレト選択) 3 ~ 10 0 ~ 2 1 CF-02 Ox38A6 OxADD6 通信活送速度選択(ボーレト選択) 3 ~ 10 0 ~ 2 1 CF-03 Ox38A7 OxADD7 通信がリティ選択 0 ~ 2 1 1 2 CF-05 Ox38A9 OxADD8 通信がリティ選択 0 ~ 4 0 ~ 10000 0.01s 0 ~ 10000 1ms CF-06 Ox38AA OxADDA 通信持ち時間 0 ~ 10000 1ms 0 ~ 1000 1ms CF-07 Ox38AB OxADDB 延済がよりできまりに対するというできまりに対するというなどのよりに対するというなどのよりに対するというなどのよりに対するというなどのよりに対するというなどのよりに対するというなどのよりに対するというなどのよりに対するというなどのよりに対するというなどのより | CE-54 | 0x3876 | 0xADA6 | [VF2] 断線時動作レベル | -100 ~ 100 | 1% |
| CE201 | CE-55 | 0x3877 | 0xADA7 | [VF2] 断線時動作レベル選択 | 0 ~ 2 | 1 |
| CE203 | CE201 | 0x5F51 | 0xD481 | 第 2 低電流信号出力ŧ-ド選択 | 0 ~ 1 | • |
| CE203 | CE202 | 0x5F52 | 0xD482 | 第2 低電流検出レベル 1 | (0,0,2,0)、ハル・カウ牧電法 | 0.14 |
| CE206 | CE203 | 0x5F53 | 0xD483 | 第2 低電流検出レベル 2 | (0.0-2.0)^1/ハ 7た俗电流 | J. 1 A |
| CE207 Ox5F57 OxD487 第2 過負荷予告レベル2 | CE205 | 0x5F55 | 0xD485 | 第 2 過負荷予告信号出力ŧ-ド選択 | 0 ~ 1 | 1 |
| CE207 Ox5F57 OxD487 第2 過負荷予告いル2 CE220 Ox5F64 OxD494 第2 オーパートルウトパルに転力行) CE221 Ox5F65 OxD495 第2 オーパートルウトパルで転回生) CE222 Ox5F66 OxD496 第2 オーパートルウトパルで転回生) CE223 Ox5F67 OxD497 第2 オーパートルウトパルで転回生) CF-01 Ox38A5 OxADD5 通信伝送速度選択(ボーレート選択) CF-02 Ox38A6 OxADD6 通信局番選択 1 ~ 247 CF-03 Ox38A7 OxADD7 通信パリティ選択 0 ~ 2 1 CF-04 Ox38A8 OxADD8 通信ストップ・ピット選択 1 ~ 2 CF-05 Ox38A9 OxADD9 通信エラ選択 0 ~ 4 CF-06 Ox38AA OxADDA 通信タイムアクト時間 0 ~ 10000 Ox01s CF-07 Ox38AB OxADDB 通信方式選択 1 ~ 3 CF-11 Ox38AF OxADDF レジ・スタテ・ク A、V+分の変換機能 CF-20 Ox38B8 OxADB EzCOM 開始 INV 局番 CF-21 Ox38B9 OxADE EzCOM 開始 INV 局番 CF-22 Ox38BA OxADE EzCOM 開始選択 0 ~ 1 | CE206 | 0x5F56 | 0xD486 | 第2 過負荷予告レバル1 | (0 0-2 0)~かが_カ宁牧命法 | 0.14 |
| CE221 | CE207 | 0x5F57 | 0xD487 | 第2過負荷予告レベル2 | (0.0-2.0)^1/// - 7 化俗电流 | U. I A |
| CE222 | CE220 | 0x5F64 | 0xD494 | 第2オーバートルクレベル(正転力行) | | |
| CE222 | CE221 | 0x5F65 | 0xD495 | 第2オーバートルクレベル(逆転回生) | 0 - 5000 | 0.10/ |
| CF-01 0x38A5 0xADD5 通信伝送速度選択(ボ-レ-ト選択) 3 ~ 10 CF-02 0x38A6 0xADD6 通信局番選択 1 ~ 247 CF-03 0x38A7 0xADD7 通信局番選択 0 ~ 2 1 CF-04 0x38A8 0xADD8 通信ストップビット選択 1 ~ 2 CF-05 0x38A9 0xADD9 通信エラー選択 0 ~ 4 CF-06 0x38AA 0xADDA 通信持ち時間 0 ~ 10000 1ms CF-08 0x38AC 0xADDC 通信方式選択 1 ~ 3 0 ~ 1 CF-11 0x38AF 0xADDF レジスクデータ A,V⇔%変換機能 0 ~ 1 1 ~ 8 1 ~ 8 CF-20 0x38B9 0xADE8 EzCOM 開始 INV 局番 1 ~ 8 1 ~ 8 1 ~ 8 1 ~ 8 CF-22 0x38BA 0xADEA EzCOM 開始 INV 局番 0 ~ 1 0 ~ 1 | CE222 | 0x5F66 | 0xD496 | 第2オーバートルクレベル(逆転力行) | υ ~ 5000 | 0.1% |
| CF-02 0x38A6 0xADD6 通信局番選択 1 ~ 247 CF-03 0x38A7 0xADD7 通信パリラィ選択 0 ~ 2 1 CF-04 0x38A8 0xADD8 通信ストップピット選択 1 ~ 2 CF-05 0x38A9 0xADD9 通信エラー選択 0 ~ 4 CF-06 0x38AA 0xADDA 通信タイムアウト時間 0 ~ 10000 0.01s CF-07 0x38AB 0xADDB 通信持ち時間 0 ~ 1000 1ms CF-08 0x38AC 0xADDC 通信方式選択 1 ~ 3 CF-11 0x38AF 0xADDF レジスタデータ A,V⇔%変換機能 0 ~ 1 CF-20 0x38B8 0xADE8 EzCOM 開始 INV 局番 1 ~ 8 1 ~ 8 CF-21 0x38BA 0xADEA EzCOM 開始選択 0 ~ 1 | CE223 | 0x5F67 | 0xD497 | 第2オーバートルクレベル(正転回生) |] | |
| CF-03 0x38A7 0xADD7 通信パリティ選択 0 ~ 2 1 CF-04 0x38A8 0xADD8 通信ストップピット選択 1 ~ 2 CF-05 0x38A9 0xADD9 通信エラー選択 0 ~ 4 CF-06 0x38AA 0xADDA 通信タイムアウト時間 0 ~ 10000 0.01s CF-07 0x38AB 0xADDB 通信持ち時間 0 ~ 1000 1ms CF-08 0x38AC 0xADDC 通信方式選択 1 ~ 3 CF-11 0x38AF 0xADDF レジスタデータ A,V⇔%変換機能 0 ~ 1 CF-20 0x38B8 0xADE8 EzCOM 開始 INV 局番 1 ~ 8 CF-21 0x38B9 0xADE9 EzCOM 開始 INV 局番 0 ~ 1 CF-22 0x38BA 0xADEA EzCOM 開始 INV 局番 0 ~ 1 | CF-01 | 0x38A5 | 0xADD5 | 通信伝送速度選択(ボーレート選択) | 3 ~ 10 | |
| CF-03 0x38A7 0xADD7 通信パリティ選択 0 ~ 2 1 CF-04 0x38A8 0xADD8 通信ストップビット選択 1 ~ 2 CF-05 0x38A9 0xADD9 通信エラー選択 0 ~ 4 CF-06 0x38AA 0xADDA 通信タイムアウト時間 0 ~ 10000 0.01s CF-07 0x38AB 0xADDB 通信持ち時間 0 ~ 10000 1ms CF-08 0x38AC 0xADDC 通信方式選択 1 ~ 3 CF-11 0x38AF 0xADDF レジスタデータ A,V⇔%変換機能 0 ~ 1 CF-20 0x38B8 0xADE8 EzCOM 開始 INV 局番 1 ~ 8 1 CF-21 0x38BA 0xADEA EzCOM 開始選択 0 ~ 1 | CF-02 | 0x38A6 | 0xADD6 | 通信局番選択 | 1 ~ 247 | |
| CF-04 0x38A8 0xADD8 通信ストップビット選択 1 ~ 2 CF-05 0x38A9 0xADD9 通信エラー選択 0 ~ 4 CF-06 0x38AA 0xADDA 通信タイムアウト時間 0 ~ 10000 0.01s CF-07 0x38AB 0xADDB 通信持ち時間 0 ~ 10000 1ms CF-08 0x38AC 0xADDC 通信方式選択 1 ~ 3 CF-11 0x38AF 0xADDF レジスタデータ A,V⇔%変換機能 0 ~ 1 CF-20 0x38B8 0xADE8 EzCOM 開始 INV 局番 1 ~ 8 CF-21 0x38BA 0xADEA EzCOM 開始選択 0 ~ 1 | CF-03 | 0x38A7 | 0xADD7 | 通信パリティ選択 | | 1 |
| CF-05 0x38A9 0xADD9 通信すう選択 0 ~ 4 CF-06 0x38AA 0xADDA 通信するかり時間 0 ~ 10000 0.01s CF-07 0x38AB 0xADDB 通信待ち時間 0 ~ 10000 1ms CF-08 0x38AC 0xADDC 通信方式選択 1 ~ 3 CF-11 0x38AF 0xADDF レジスクデータ A,V⇔%変換機能 0 ~ 1 CF-20 0x38B8 0xADE8 EzCOM 開始 INV 局番 1 ~ 8 CF-21 0x38B9 0xADE9 EzCOM 開始選択 0 ~ 1 | CF-04 | 0x38A8 | 0xADD8 | 通信ストップビット選択 | | |
| CF-06 0x38AA 0xADDA 通信タイムアウト時間 0 ~ 10000 0.01s CF-07 0x38AB 0xADDB 通信待ち時間 0 ~ 10000 1ms CF-08 0x38AC 0xADDC 通信方式選択 1 ~ 3 CF-11 0x38AF 0xADDF レジスクデ-タ A,V⇔%変換機能 0 ~ 1 CF-20 0x38B8 0xADE8 EzCOM 開始 INV 局番 1 ~ 8 CF-21 0x38B9 0xADE9 EzCOM 解始 INV 局番 0 ~ 1 CF-22 0x38BA 0xADEA EzCOM 開始選択 0 ~ 1 | CF-05 | | 0xADD9 | | | |
| CF-07 0x38AB 0xADDB 通信待ち時間 0 ~ 1000 1ms CF-08 0x38AC 0xADDC 通信方式選択 1 ~ 3 CF-11 0x38AF 0xADDF レジスタデータ A,V⇔%変換機能 0 ~ 1 CF-20 0x38B8 0xADE8 EzCOM 開始 INV 局番 CF-21 0x38B9 0xADE9 EzCOM 終了 INV 局番 CF-22 0x38BA 0xADEA EzCOM 開始選択 0 ~ 1 | CF-06 | | | | 0 ~ 10000 | 0.01s |
| CF-08 0x38AC 0xADDC 通信方式選択 1 ~ 3 CF-11 0x38AF 0xADDF レジスタデータ A,V⇔%変換機能 0 ~ 1 CF-20 0x38B8 0xADE8 EzCOM 開始 INV 局番 1 ~ 8 CF-21 0x38B9 0xADE9 EzCOM 終了 INV 局番 0 ~ 1 CF-22 0x38BA 0xADEA EzCOM 開始選択 0 ~ 1 | | | | | | |
| CF-11 0x38AF 0xADDF レジスタデータ A,V⇔%変換機能 0 ~ 1 CF-20 0x38B8 0xADE8 EzCOM 開始 INV 局番 1 ~ 8 CF-21 0x38B9 0xADE9 EzCOM 終了 INV 局番 0 ~ 1 CF-22 0x38BA 0xADEA EzCOM 開始選択 0 ~ 1 | | | | | | |
| CF-20 0x38B8 0xADE8 EzCOM 開始 INV 局番 1 ~ 8 1 CF-21 0x38B9 0xADE9 EzCOM 終了 INV 局番 0 ~ 1 CF-22 0x38BA 0xADEA EzCOM 開始選択 0 ~ 1 | | | | | | |
| CF-21 0x38B9 0xADE9 EzCOM 終了 INV 局番 1 ~ 8 1 CF-22 0x38BA 0xADEA EzCOM 開始選択 0 ~ 1 | | | | | | |
| CF-22 0x38BA 0xADEA EzCOM 開始選択 0 ~ 1 | | | | | 1 ~ 8 | 1 |
| | | | | | 0 ~ 1 | |
| OF ZO I DAUGUD I DANDED I LACOUN / 75X | CF-23 | 0x38BB | | | 1 ~ 5 | |

12章 ___ パラメータ一覧

| | 命令 | コード | | | データ |
|-----------|--------|--------|-----------------|------------------|------------------|
| 機能 コード | 読出し | 書込み | 機能名称 | モニタ内容および 設定項目 | テータ 分解能 単位 |
| CF-24 | 0x38BC | 0xADEC | EzCOM 送信先局番 1 | 1 ~ 247 | |
| CF-25 | 0x38BD | 0xADED | EzCOM 送信先レジスタ 1 | 0 ~ 65535 | |
| CF-26 | 0x38BE | 0xADEE | EzCOM 送信元レジスタ 1 | 0 % 05555 | |
| CF-27 | 0x38BF | 0xADEF | EzCOM 送信先局番 2 | 1 ~ 247 | |
| CF-28 | 0x38C0 | 0xADF0 | EzCOM 送信先レジスタ 2 | 0 ~ 65535 | |
| CF-29 | 0x38C1 | 0xADF1 | EzCOM 送信元レジスタ 2 | 0 ~ 65555 | |
| CF-30 | 0x38C2 | 0xADF2 | EzCOM 送信先局番 3 | 1 ~ 247 | |
| CF-31 | 0x38C3 | 0xADF3 | EzCOM 送信先レジスタ3 | 0 ~ 65535 | 1 , |
| CF-32 | 0x38C4 | 0xADF4 | EzCOM 送信元レジスタ 3 | 0 % 05555 | ' |
| CF-33 | 0x38C5 | 0xADF5 | EzCOM 送信先局番 4 | 1 ~ 247 | |
| CF-34 | 0x38C6 | 0xADF6 | EzCOM 送信先レジスタ 4 | 0 ~ 65535 | |
| CF-35 | 0x38C7 | 0xADF7 | EzCOM 送信元レジスタ 4 | 0 % 05555 | |
| CF-36 | 0x38C8 | 0xADF8 | EzCOM 送信先局番 5 | 1 ~ 247 | |
| CF-37 | 0x38C9 | 0xADF9 | EzCOM 送信先レジスタ 5 | 0 ~ 65535 | |
| CF-38 | 0x38CA | 0xADFA | EzCOM 送信元レジスタ 5 | 0 ~ 05555 | |
| CF-50 | 0x38D6 | 0xAE06 | USB 局番選択 | 1 ~ 247 | |

12.2.6 Code-H

| 機能 | 命令二 | コード | | モニタ内容および | データ |
|-------|--------|--------|---------------------------|----------------|-----------|
| コード | 読出し | 書込み | 機能名称 | 設定項目 | 分解能 単位 |
| HA-01 | 0x3A99 | 0xAFC9 | オートチューニング選択 | 0 ~ 3 | |
| HA-02 | 0x3A9A | 0xAFCA | オートチューニング時の運転指令 | 0 ~ 1 | 1 |
| HA-03 | 0x3A9B | 0xAFCB | オンラインチューニング選択 | 0 1 | |
| HA110 | 0x3AA2 | 0xAFD2 | 第1 安定化定数 | 0 ~ 1000 | |
| HA112 | 0x3AA4 | 0xAFD4 | 第1 安定化エンド割合 | 0 ~ 100 | 1% |
| HA113 | 0x3AA5 | 0xAFD5 | 第 1 安定化スタート割合 | 0 100 | 1 /0 |
| HA115 | 0x3AA7 | 0xAFD7 | 第1 速度応答 | 0 ~ 1000 | |
| HA120 | 0x3AAC | 0xAFDC | 第 1 ゲイン切替選択 | 0 ~ 1 | 1 |
| HA121 | 0x3AAD | 0xAFDD | 第 1 ゲイン切替時間 | 0 ~ 10000 | 1ms |
| HA122 | 0x3AAE | 0xAFDE | 第1 ゲイン切替中間周波数 1 | | |
| HA123 | 0x3AAF | 0xAFDF | 第1 ゲイン切替中間周波数 2 | $0 \sim 59000$ | 0.01Hz |
| HA124 | 0x3AB0 | 0xAFE0 | 第1 ゲインマッピング最高周波数 | | |
| HA125 | 0x3AB1 | 0xAFE1 | 第 1 ゲインマッピング P ゲイン 1 | | 0.1% |
| HA126 | 0x3AB2 | 0xAFE2 | 第 1 ゲインマッピング l ゲイン 1 | | |
| HA127 | 0x3AB3 | 0xAFE3 | 第 1 ゲインマッピング P 制御 P ゲイン 1 | | |
| HA128 | 0x3AB4 | 0xAFE4 | 第 1 ゲインマッピング P ゲイン 2 | | |
| HA129 | 0x3AB5 | 0xAFE5 | 第 1 ゲインマッピング l ゲイン 2 | 0 - 10000 | |
| HA130 | 0x3AB6 | 0xAFE6 | 第 1 ゲインマッピング P制御 Pゲイン 2 | 0 ~ 10000 | |
| HA131 | 0x3AB7 | 0xAFE7 | 第 1 ゲインマッピング P ゲイン 3 | | |
| HA132 | 0x3AB8 | 0xAFE8 | 第 1 ゲインマッピング l ゲイン 3 | | |
| HA133 | 0x3AB9 | 0xAFE9 | 第 1 ゲインマッピング P ゲイン 4 | | |
| HA134 | 0x3ABA | 0xAFEA | 第 1 ゲインマッピング l ゲイン 4 | | |
| HA210 | 0x61B2 | 0xD6E2 | 第 2 安定化定数(V/f,A.bst) | 0 ~ 1000 | |
| HA212 | 0x61B4 | 0xD6E4 | 第1 安定化エンド割合 | 0 100 | 10/ |
| HA213 | 0x61B5 | 0xD6E5 | 第 1 安定化スタート割合 | 0 ~ 100 | 1% |
| HA215 | 0x61B7 | 0xD6E7 | 第 2 速度応答 | 0 ~ 1000 | |
| | 0x61BC | 0xD6EC | 第2がか切替選択 | 0 ~ 1 | 1 |
| HA221 | 0x61BD | 0xD6ED | 第2がか切替時間 | 0 ~ 10000 | 1ms |
| HA222 | 0x61BE | 0xD6EE | 第 2 が イン切替中間周波数 1 | | |
| HA223 | 0x61BF | 0xD6EF | 第 2 が イン切替中間周波数 2 | 0 ~ 59000 | 0.01Hz |
| HA224 | 0x61C0 | 0xD6F0 | 第2 ゲインマッピング最高周波数 | | |
| HA225 | 0x61C1 | 0xD6F1 | 第 2 ゲインマッピング P ゲイン 1 | | |
| HA226 | 0x61C2 | 0xD6F2 | 第 2 ゲインマッピング l ゲイン 1 | | |
| HA227 | 0x61C3 | 0xD6F3 | 第 2 ゲインマッピング P 制御 P ゲイン 1 | 0 ~ 10000 | 0.1% |
| HA228 | 0x61C4 | 0xD6F4 | 第 2 ゲインマッピング P ゲイン 2 | 0 10000 | |
| HA229 | 0x61C5 | 0xD6F5 | 第 2 ゲインマッピング l ゲイン 2 | | |

| 1414 121-: | 命令 | コード | | T = 5中南か b = 5 | データ |
|------------------|------------------|------------------|---------------------------------------|--|-----------|
| 機能 コード | 読出し | 書込み | 機能名称 | モニタ内容および 設定項目 | 分解能 単位 |
| HA230 | 0x61C6 | 0xD6F6 | 第 2 ゲインマッピング P 制御 P ゲイン 2 | | |
| HA231 | 0x61C7 | 0xD6F7 | 第 2 ゲインマッピング P ゲイン 3 | | |
| HA232 | 0x61C8 | 0xD6F8 | 第 2 ゲインマッピング l ゲイン 3 | 0 ~ 10000 | 0.1% |
| HA233 | 0x61C9 | 0xD6F9 | 第 2 ゲインマッピング P ゲイン 4 | | |
| HA234 | 0x61CA | 0xD6FA | 第 2 ゲインマッピング l ゲイン 4 | | |
| Hb101 | 0x3AFD | 0xB02D | 第 1 IM t-9種別選択 | 00 ~ 03 | 1 |
| Hb102 | 0x3AFE | 0xB02E | 第 1 IM E-9容量選択 | 1 ~ 16000 | 0.01kW |
| Hb103 Hb104 | 0x3AFF 0x3B00 | 0xB02F 0xB030 | 第 1 IM モ- タ極数選択 第 1 IM 基底周波数 | 0 ~ 23 | 1 |
| Hb105 | 0x3B00 | 0xB030 | 第 1 IM 最高周波数 | 1000 ~ 59000 | 0.01Hz |
| Hb106 | 0x3B02 | 0xB032 | 第 1 IM t-9定格電圧 | 1 ~ 1000 | 1V |
| Hb108 | 0x3B04 | 0xB034 | (上位 | 7) | 0.014 |
| (Hb109) | 0x3B05 | 0xB035 | ∦第1IM ₹-∮定格電流 下位 | \sim 1000000 | 0.01A |
| Hb110 | 0x3B06 | 0xB036 | (上位 第 1 IM t-9定数 R1 | <u>.</u>) | |
| (Hb111) | 0x3B07 | 0xB037 | (下位 | <u>I</u>) | 0.000001 |
| Hb112 | 0x3B08 | 0xB038 | ┃ (上位 第1IM モータ定数 R2 (エイ | \sim 1000000000 | Ω |
| (Hb113) | 0x3B09 | 0xB039 | () | [] | |
| Hb114 | 0x3B0A | 0xB03A | 第 1 IM モータ定数 L (上位 | The state of the s | 0.000001 |
| (Hb115) Hb116 | 0x3B0B 0x3B0C | 0xB03B 0xB03C | (下位 | | mH |
| (Hb117) | 0x3B0C | 0xB03C | (上位 第 1IM モータ定数 lo (下位 | $I I \sim 10000000$ | 0.01A |
| Hb118 | 0x3B0E | 0xB03E | (上位 | | 0.00001 |
| (Hb119) | 0x3B0F | 0xB03F | d 第 1IM ₹-∮定数 J (下位 | \sim 1000000000 | kg·m² |
| Hb130 | 0x3B1A | 0xB04A | 第 1 最低周波数(V/f,A.bst,IM-SLV) | 10 ~ 1000 | 0.01Hz |
| Hb131 | 0x3B1B | 0xB04B | 第 1 減電圧始動時間(V/f) | 0 ~ 2000 | 1ms |
| Hb140 | 0x3B24 | 0xB054 | 第1 手動トルクブースト動作モード選択 | 0 ~ 3 | 1 |
| Hb141 | 0x3B25 | 0xB055 | 第 1 手動トルクブースト量(V/f) | 0 ~ 200 | 0.1% |
| Hb142 | 0x3B26 | 0xB056 | 第 1 手動トルクブースト折れ点(V/f) | 0 ~ 500 | |
| Hb145 | 0x3B29 | 0xB059 | 第 1 省1 注重転選択(V/f) | 0 ~ 1 | 1 |
| Hb146 Hb150 | 0x3B2A 0x3B2E | 0xB05A 0xB05E | 第1 省エネ応答・精度調整(V/f) 第1 自由 V/f 周波数 1 | 0 ~ 100 0~59000 (Hb152) | 0.01Hz |
| Hb151 | 0x3B2F | 0xB05E | 第 1 自由 V/I 周級数 I | 0 ~ 10000 | 0.01Hz |
| | | | | 0 ~ 59000 | |
| Hb152 | 0x3B30 | 0xB060 | 第 1 自由 V/f 周波数 2 | (Hb150)∼(Hb154) | 0.01Hz |
| Hb153 | 0x3B31 | 0xB061 | 第1 自由 V/f 電圧 2 | 0 ~ 10000 | 0.1V |
| Hb154 | 0x3B32 | 0xB062 | 第 1 自由 V/f 周波数 3 | $0 \sim 59000$ (Hb152) \sim (Hb156) | 0.01Hz |
| Hb155 | 0x3B33 | 0xB063 | 第1 自由 V/f 電圧 3 | 0 ~ 10000 | 0.1V |
| Hb156 | 0x3B34 | 0xB064 | 第1 自由 V/f 周波数 4 | 0 ~ 59000 (Hb154)~(Hb158) | 0.01Hz |
| Hb157 | 0x3B35 | 0xB065 | 第 1 自由 V/f 電圧 4 | 0 ~ 10000 | 0.1V |
| | | | 第 1 自由 V/f 周波数 5 | 0 ~ 59000 | |
| Hb158 | 0x3B36 | 0xB066 | 第 □ 日田 V/□ 同次数 ⊃ | (Hb156)∼(Hb160) | 0.01Hz |
| Hb159 | 0x3B37 | 0xB067 | 第 1 自由 V/f 電圧 5 | 0 ~ 10000 | 0.1V |
| Hb160 | 0x3B38 | 0xB068 | 第 1 自由 V/f 周波数 6 | $0 \sim 59000$ (Hb158) \sim (Hb162) | 0.01Hz |
| Hb161 | 0x3B39 | 0xB069 | 第 1 自由 V/f 電圧 6 | 0 ~ 10000 | 0.1V |
| Hb162 | 0x3B3A | 0xB06A | 第 1 自由 V/f 周波数 7 | $0 \sim 59000$ (Hb160) \sim (Hb104) | 0.01Hz |
| Hb163 | 0x3B3B | 0xB06B | 第1 自由 V/f 電圧 7 | 0 ~ 10000 | 0.1V |
| Hb170 | 0x3B42 | 0xB072 | 第1 センサ付すべり補償 P ゲイン(V/f,A.bst) | 0 ~ 1000 | |
| Hb171 | 0x3B43 | 0xB073 | 第1 センサ付すべり補償 I ゲイン(V/f,A.bst) | | 1% |
| Hb180 | 0x3B4C | 0xB07C | 第 1 出力電圧ゲイン (V/f) | 0 ~ 255 | |
| Hb201 | 0x620D | 0xD73D | 第2IM t-9種別選択 | 00 ~ 03 | 1 |
| Hb202 | 0x620E | 0xD73E | 第 2 IM モータ容量選択 | 1 ~ 16000 | 0.01kW |
| Hb203 Hb204 | 0x620F 0x6210 | 0xD73F 0xD740 | 第 2 IM モ- ∮極数選択 第 2 IM 基底周波数 | 0 ~ 23 | 1 |
| Hb204 Hb205 | 0x6210 | 0xD740 | 第2 IM 最高周波数 | 1000 ~ 59000 | 0.01Hz |
| 200 | 0.0211 | 1 3757 7 7 | 715 — · · · · · · AN INSTITUTION XV | | l . |

| | ΔΔ- | - I* | | I | |
|------------------|------------------|------------------|--|---------------------------------------|------------------|
| 機能 | - 守町 | コード | 機能名称 | モニタ内容および | データ |
| コード | 読出し | 書込み | | 設定項目 | 分解能 単位 |
| Hb206 | 0x6212 | 0xD742 | 第 2 IM モータ定格電圧 | 1 ~ 1000 | 1V |
| Hb208 (Hb209) | 0x6214 0x6215 | 0xD744 0xD745 | 第 2 IM ŧ-∮定格電流 (上位) (下位) | 1 ~ 1000000 | 0.01A |
| Hb210 | 0x6216 | 0xD746 | (上位) | | |
| (Hb211) Hb212 | 0x6217 0x6218 | 0xD747 0xD748 | (下位) 第 2 IM ŧ-タ定数 R2 (上位) | 1 ~ 1000000000 | 0.000001 Ω |
| (Hb213) Hb214 | 0x6219 0x621A | 0xD749 0xD74A | 第 2 IWI t - 7 定数 R 2 (下位) (下位) | 1 ~ 100000000 | 0.000001 |
| (Hb215) | 0x621B | 0xD74B | 第2IM t-y定数 L (下位) | | mH |
| Hb216 (Hb217) | 0x621C 0x621D | 0xD74C 0xD74D | 第 2 IM モータ定数 Io (上位) (下位) | 1 ~ 1000000 | 0.01A |
| Hb218 (Hb219) | 0x621E 0x621F | 0xD74E 0xD74F | 第 2 IM ŧ-∮定数 J (上位) (下位) | 1 ~ 1000000000 | 0.00001 kg·m² |
| Hb230 | 0x622A | 0xD75A | 第 2 最低周波数(V/f, A.bst,IM-SLV) | 10 ~ 1000 | 0.01Hz |
| Hb231 | 0x622B | 0xD75B | 第 2 減電圧始動時間(V/f) | 0 ~ 2000 | 1ms |
| Hb240 | 0x6234 | 0xD764 | 第2手動トルクブースト動作モード選択 | 0 ~ 3 | 1 |
| Hb241 | 0x6235 | 0xD765 | 第 2 手動トルクブースト量(V/f) | 0 ~ 200 | 0.1% |
| Hb242 | 0x6236 | 0xD766 | 第 2 手動トルクブースト折れ点(V/f) | 0 ~ 500 | 3.170 |
| Hb245 | 0x6239 | 0xD769 | 第2 省邛運転選択(V/f) | 0 ~ 1 | 1 |
| Hb246 | 0x623A | 0xD76A | 第 2 省エネ応答・精度調整(V/f) | 0 ~ 100 | ' |
| Hb250 | 0x623E | 0xD76E | 第 2 自由 V/f 周波数 1 | 0~59000 (Hb252) | 0.01Hz |
| Hb251 | 0x623F | 0xD76F | 第 2 自由 V/f 電圧 1 | 0 ~ 10000 | 0.1V |
| Hb252 | 0x6240 | 0xD770 | 第 2 自由 V/f 周波数 2 | 0 ~ 59000 (Hb250)~(Hb254) | 0.01Hz |
| Hb253 | 0x6241 | 0xD771 | 第 2 自由 V/f 電圧 2 | 0 ~ 10000 | 0.1V |
| Hb254 | 0x6242 | 0xD772 | 第2 自由 V/f 周波数 3 | 0 ~ 59000 (Hb252)~(Hb256) | 0.01Hz |
| Hb255 | 0x6243 | 0xD773 | 第 2 自由 V/f 電圧 3 | 0 ~ 10000 | 0.1V |
| Hb256 | 0x6243 | 0xD774 | 第2 自由 V/I 电压 3 | 0 ~ 59000 | 0.1V 0.01Hz |
| Hb257 | 0x6245 | 0xD775 | ▲ 第2 自由 V/f 電圧 4 | (Hb254)∼(Hb258) 0 ~ 10000 | 0.1V |
| Hb258 | 0x6246 | 0xD776 | 第 2 自由 V/f 周波数 5 | 0 ~ 59000 (Hb256)~(Hb260) | 0.01Hz |
| Hb259 | 0x6247 | 0xD777 | 第2 自由 V/f 電圧 5 | 0 ~ 10000 | 0.1V |
| Hb260 | 0x6248 | 0xD778 | 第 2 自由 V/f 周波数 6 | $0 \sim 59000$ (Hb258) \sim (Hb262) | 0.01Hz |
| Hb261 | 0x6249 | 0xD779 | 第 2 自由 V/f 電圧 6 | 0 ~ 10000 | 0.1V |
| Hb262 | 0x624A | 0xD77A | 第 2 自由 V/f 周波数 7 | $0 \sim 59000$ (Hb260) \sim (Hb204) | 0.01Hz |
| Hb263 | 0x624B | 0xD77B | 第 2 自由 V/f 電圧 7 | 0 ~ 10000 | 0.1V |
| Hb270 | 0x6252 | 0xD782 | 第 2 センサ付すべり補償 P ゲイン(V/f,A.bst) | 0 - 1000 | |
| Hb271 | 0x6253 | 0xD783 | 第 2 センサ付すべり補償 l ゲイン(V/f,A.bst) | 0 ~ 1000 | |
| Hb280 | 0x625C | 0xD78C | 第 2 出力電圧ゲイン(V/f) | | |
| HC101 | 0x3B61 | 0xB091 | 第1 自動トルクブースト 電圧補償ゲイン | 0 ~ 255 | |
| HC102 | 0x3B62 | 0xB091 | 第1 自動トルクブースト すべり補償がイン | 1 | 1% |
| HC110 | 0x3B6A | 0xB092 | 第 1 零速度域リミッタ(IM-0Hz-SLV) | 0 ~ 100 | |
| HC111 | 0x3B6B | 0xB09A 0xB09B | 第 1 号 | 0 100 | |
| | | | | 0 ~ 50 | |
| HC112 | 0x3B6C | 0xB09C | 第 1 始動時ブースト量(IM-OHz-SLV) | | |
| HC113 | 0x3B6D | 0xB09D | 第12次抵抗補正有無選択(IM-SLV,IM-OHz-SLV,IM-CLV) | 0 ~ 1 | |
| HC114 | 0x3B6E | 0xB09E | 第 1 逆転防止選択(IM-SLV,IM-OHz-SLV,IM-CLV) | | 1 |
| HC115 HC120 | 0x3B6F 0x3B74 | 0xB09F 0xB0A4 | 第 1 トルク換算方式選択 第 1 トルク電流指令フィルタ時定数 | 00 ~ 01 0 ~ 100 | 1ms |
| | | 0xB0A5 | (IM- SLV,IM-0Hz-SLV,IM-CLV,SM-CLV) 第 1 速度フィードフォワード補償調整ゲイン | 0 ~ 1000 | |
| HC121 | 0x3B75 | | (IM-SLV,IM-OHz-SLV,IM-CLV,SM-CLV) | | 1% |
| HC137 | 0x3B85 | 0xB0B5 | 第1 磁束確立レベル | 0.0 ~ 100.0 | 0.1% |
| | | | | | |
| HC140 HC141 | 0x3B88 0x3B89 | 0xB0B8 0xB0B9 | 第1 予備励磁(バル 第1 変調率(バル 1 | 0 ~ 1000 0 ~ 133 | 1% |

| | | | | | . , |
|------------------|------------------|--------|---|------------------|-------------------|
| 機能コード | 命令: 読出し | 書込み | 機能名称 | モニタ内容および 設定項目 | データ 分解能 |
| | | | | | 単位 |
| HC142 | 0x3B8A | 0xB0BA | 第1 変調率/バル 2 | 0 ~ 133 | |
| HC201 | 0x6271 | 0xD7A1 | 第2自動トルクブースト電圧補償ゲイン | 0 ~ 255 | |
| HC202 | 0x6272 | 0xD7A2 | 第2自動トルクブースト すべり補償ゲイン | | 1% |
| HC210 | 0x627A | 0xD7AA | 第 2 零速度域リミッタ(IM-OHz-SLV) | 0 ~ 100 | |
| HC211 | 0x627B | 0xD7AB | 第2 始動時ブースト量(IM-SLV) | 0 ~ 50 | |
| HC212 | 0x627C | 0xD7AC | 第 2 始動時ブースト量(IM-OHz-SLV) | | |
| HC213 | 0x627D | 0xD7AD | 第 2 2 次抵抗補正有無選択(IM-SLV,IM-OHz-SLV,IM-CLV) | 0 ~ 1 | |
| HC214 | 0x627E | 0xD7AE | 第 2 逆転防止選択(IM-SLV,IM-OHz-SLV,IM-CLV) | | 1 |
| HC215 | 0x627F | 0xD7AF | 第2~別換算方式選択 | 00 ~ 01 | |
| HC220 | 0x6284 | 0xD7B4 | 第2 トルク電流指令フィルク時定数 | 0 ~ 100 | 1ms |
| | | | (IM-SLV,IM-OHz-SLV,IM-CLV,SM-CLV) 第 2 速度フィードフォワード補償調整ゲイン | | |
| HC221 | 0x6285 | 0xD7B5 | 京と迷及パート / オツート 悄負調金ク 1/ (IM-SLV,IM-0Hz-SLV,IMCLV,SM-CLV) | 0 ~ 1000 | 1% |
| HC237 | 0x6295 | 0xD7C5 | 第 2 磁束確立レベル | 0.0 ~ 100.0 | 0.1% |
| HC240 | 0x6298 | 0xD7C3 | 第2予備励磁ル・ル | 0.0 ~ 100.0 | 0.170 |
| HC241 | 0x6299 | 0xD7C8 | 第2 変調率小、ル1 | | 1% |
| HC242 | 0x629A | 0xD7C9 | 第2変調率小、ル2 | 0 ~ 133 | 1 /0 |
| Hd102 | 0x3BC6 | 0xB0F6 | 第 1 SM(PMM)モ-タ容量選択 | 1 ~ 16000 | 0.01kW |
| Hd103 | 0x3BC7 | 0xB0F7 | 第 1 SM(PMM)ŧ-タ極数選択 | 0 ~ 23 | 1 |
| Hd104 | 0x3BC7 | 0xB0F8 | 第1SM(PMM)基底周波数 | 0 - 25 | ' |
| Hd105 | 0x3BC8 | 0xB0F9 | 第1 SM(PMM)最高周波数 | 1000 ~ 59000 | 0.01Hz |
| Hd106 | 0x3BC3 | 0xB0FA | 第 1 SM(PMM)モ-9定格電圧 | 1 ~ 1000 | 1V |
| Hd108 | 0x3BCA 0x3BCC | 0xB0FC | | 1 1000 | 1 V |
| | 0x3BCD | 0xB0FD | 第 1 SM(PMM)モータ定格電流 (上位) (下位) | 1 ~ 1000000 | 0.01A |
| (Hd109) Hd110 | 0x3BCE | 0xB0FE | | | 0.000001 |
| | 0x3BCF | 0xB0FE | 第 1 SM(PMM)モータ定数 R (上位) (下位) | | 0.000001 |
| (Hd111) Hd112 | 0x3BCF 0x3BD0 | 0xB0FF | | | 72 |
| | 0x3BD0 | 0xB100 | 第 1 SM(PMM)モータ定数 Ld (上位) (下位) | 1 ~ 1000000000 | 0.000001 |
| (Hd113) Hd114 | 0x3BD1 | 0xB101 | | | 0.000001 mH |
| (Hd115) | 0x3BD2 | 0xB102 | 第 1 SM(PMM)モータ定数 Lq (上位) (下位) | | 111111 |
| Hd116 | 0x3BD3 | 0xB103 | | | 0.1 |
| (Hd117) | 0x3BD4 0x3BD5 | 0xB104 | 第 1 SM(PMM)モータ定数 Ke (上位) (下位) | 1 ~ 1000000 | 0.1 mVs/rad |
| Hd118 | 0x3BD3 | 0xB105 | | | 0.00001 |
| (Hd119) | 0x3BD0 | 0xB100 | 第 1 SM(PMM)モータ定数 J (上位) (下位) | 1 ~ 1000000000 | kg·m ² |
| Hd130 | 0x3BD7 | 0xB107 | 第 1 SM 最低周波数(切替) (SM-SLV,SM-IVMS) | 0 ~ 50 | Ng III |
| Hd131 | 0x3BE3 | 0xB112 | 第 1 SM 無負荷電流(SM-SLV,SM-IVMS) | 0 ~ 100 | 1% |
| Hd132 | 0x3BE4 | 0xB113 | 第 1 SM 始動方法選択(SM-SLV,SM-IVMS,SM-CLV) | 0 ~ 1 | |
| Hd133 | 0x3BE5 | 0xB114 | 第 1 SM 初期位置推定 OV 待機回数(SM-SLV,SM-IVMS,SM-CLV) | 0 - 1 | |
| Hd134 | 0x3BE6 | 0xB116 | 第 1 SM 初期位置推定 6V 特機回数(SM-SLV,SM-IVMS,SM-CLV) | 0 ~ 255 | 1 |
| Hd135 | 0x3BE7 | 0xB110 | 第 1 SM 初期位置推定 検出回数(SM-SLV,SM-IVMS,SM-CLV) | 0 14 255 | |
| Hd136 | 0x3BE7 | 0xB117 | 第 1 SM 初期位置推定 検エ回数(SM-SLV,SM-IVMS,SM-CLV) 第 1 SM 初期位置推定 電圧がイン(SM-SLV,SM-IVMS,SM-CLV) | 0 ~ 200 | 1% |
| 110130 | OVODEO | OVDIIO | 第 1 SM 初期位置推定 电圧 17(SM-SLV,SM-IVMS,SM-CLV) 第 1 SM 初期位置推定 磁極位置オフセット | 0 - 200 | 1 /0 |
| Hd137 | 0x3BE9 | 0xB119 | 第 I SM 初知位直推定 域極位直47277 (SM-SLV,SM-IVMS,SM-CLV) | 0 ~ 359 | 1deg |
| Hd-41 | 0x3BED | 0xB11D | IVMS キャリア周波数 * | 5 ~ 160 | 0.1kHz |
| Hd-42 | 0x3BEE | 0xB11E | IVMS 検出電流フィルタゲイン * | 0 ~ 1000 | J. I KI IZ |
| Hd-43 | 0x3BEF | 0xB11E | 開放相電圧検出が (2)選択 * | 0 ~ 3 | |
| Hd-44 | 0x3BEI | 0xB111 | 開放相切替閾値補正選択 * | 0 ~ 1 | |
| Hd-45 | 0x3BF1 | 0xB120 | 速度制御Pがイン* | 0 ~ 1000 | |
| Hd-46 | 0x3BF2 | 0xB121 | 速度制御1ケイン・* | 0 ~ 10000 | |
| Hd-47 | 0x3BF3 | 0xB122 | 開放相切替待ち時間 * | 0 ~ 1000 | 1 |
| Hd-48 | 0x3BF4 | 0xB123 | 回転方向判断制限 * | 0 ~ 1 | · |
| Hd-49 | 0x3BF5 | 0xB124 | 開放相電圧検出タイミング調整 * | | |
| Hd-50 | 0x3BF6 | 0xB125 | 最小パルス幅調整 * | 0 ~ 1000 | |
| Hd-50 | 0x3BF0 0x3BF7 | 0xB120 | IVMS 閾値用電流リミット * | | |
| Hd-52 | 0x3BF8 | 0xB127 | IVMS 閾値がか * | 0 ~ 255 | |
| Hd-58 | 0x3BFE | 0xB128 | IVMS キャリア周波数切替開始/終了ポイント * | 0 ~ 50 | 1% |
| Hd202 | 0x62D6 | 0xD806 | 第2SM(PMM)モ-9容量選択 | 1 ~ 16000 | 0.01kW |
| Hd203 | 0x62D0 | 0xD800 | 第 2 SM(PMM)t-9極数選択 | 0 ~ 23 | 1 |
| Hd204 | 0x62D7 | 0xD807 | 第 2 SM(PMM)基底周波数 | 1000 ~ 59000 | 0.01Hz |
| 114204 | 070700 | 070000 | ス 2 Sin(Finin) 坐内内以外 | 1000 - 39000 | 0.01112 |

| | 命令 | 1— K | | | データ |
|-----------|--------|--------|---|------------------|---------------------|
| 機能 コード | 読出し | 書込み | 機能名称 | モニタ内容および 設定項目 | テータ 分解能 単位 |
| Hd205 | 00200 | 00000 | 年 O CAA/DAAAA 日 古 日 i D ***t | 1000 - 50000 | 平址 0.01Hz |
| | 0x62D9 | 0xD809 | 第 2 SM(PMM)最高周波数 | 1000 ~ 59000 | |
| Hd206 | 0x62DA | 0xD80A | 第 2 SM(PMM)ŧ-∮定格電圧 | 1 ~ 1000 | 1V |
| Hd208 | 0x62DC | 0xD80C | 第 2 SM(PMM)モータ定格電流 (上位) | 1 ~ 1000000 | 0.01A |
| (Hd209) | 0x62DD | 0xD80D | (下位) | 1 100000 | 0.0171 |
| Hd210 | 0x62DE | 0xD80E | 第 2 SM(PMM)モータ定数 R (上位) | | 0.000001 |
| (Hd211) | 0x62DF | 0xD80F | 第25M(FMM)t-7定数 K (下位) | | Ω |
| Hd212 | 0x62E0 | 0xD810 | 第 0 CAA(PAAA)」 (上位) | 1 100000000 | |
| (Hd213) | 0x62E1 | 0xD811 | 第 2 SM(PMM)モータ定数 Ld (下位) | 1 ~ 1000000000 | 0.000001 |
| Hd214 | 0x62E2 | 0xD812 | (上位) | | mH |
| (Hd215) | 0x62E3 | 0xD813 | 第 2 SM(PMM)モータ定数 Lq (下位) | | |
| Hd216 | 0x62E4 | 0xD814 | 第 2 SM(PMM)ŧ-タ定数 Ke (上位) | 1 ~ 1000000 | 0.1 |
| (Hd217) | 0x62E5 | 0xD815 | 第 2 SW(PWIWI)t=y定数 Re (下位) | 1 ~ 1000000 | mVs/rad |
| Hd218 | 0x62E6 | 0xD816 | 第 2 SM(PMM)モータ定数 J (上位) | 1 ~ 1000000000 | 0.00001 |
| (Hd219) | 0x62E7 | 0xD817 | 第 2 SM(PMM)t=y定数 J (下位) | 1 ~ 1000000000 | kg∙m² |
| Hd230 | 0x62F2 | 0xD822 | 第 2 SM 最低周波数(切替)(SM-SLV, SM-IVMS) | 0 ~ 50 | 1% |
| Hd231 | 0x62F3 | 0xD823 | 第 2 SM 無負荷電流(SM-SLV,SM-IVMS) | 0 ~ 100 | 1 % |
| Hd232 | 0x62F4 | 0xD824 | 第 2 SM 始動方法選択(SM-SLV,SM-IVMS,SM-CLV) | 0 ~ 1 | |
| Hd233 | 0x62F5 | 0xD825 | 第 2 SM 初期位置推定 0V 待機回数(SM-SLV,SM-IVMS,SM-CLV) | | 1 |
| Hd234 | 0x62F6 | 0xD826 | 第2SM 初期位置推定 検出待機回数(SM-SLV,SM-IVMS,SM-CLV) | 0 ~ 255 | 1 |
| Hd235 | 0x62F7 | 0xD827 | 第2SM 初期位置推定 検出回数(SM-SLV,SM-IVMS,SM-CLV) | | |
| Hd236 | 0x62F8 | 0xD828 | 第 2 SM 初期位置推定 電圧ゲイン(SM-SLV,SM-IVMS,SM-CLV) | 0 ~ 200 | 1% |
| Hd237 | 0x62F9 | 0xD829 | 第 2 SM 初期位置推定 磁極位置オフセット (SM-SLV,SM-IVMS,SM-CLV) | 0 ~ 359 | 1deg |

*Hd-41~58 準備中のパラメータ

12.2.7 Code-o

| 機能 | 命令コード | | | モニタ内容および | データ |
|-------|--------|--------|----------------------------|------------------|-----------|
| コード | 読出し | 書込み | 機能名称 | 設定項目 | 分解能 単位 |
| oA-10 | 0x3E8A | 0xB3BA | オプションエラー発生時の動作選択(SLOT-1) | 0 ~ 1 | 1 |
| oA-11 | 0x3E8B | 0xB3BB | 通信監視タイマ設定 | 0 ~ 10000 | 0.01s |
| oA-12 | 0x3E8C | 0xB3BC | 通信異常時動作設定 | 0 ~ 4 | |
| oA-13 | 0x3E8D | 0xB3BD | オプション起動時の運転指令動作選択(SLOT-1) | 0 ~ 1 | 1 |
| oA-20 | 0x3E94 | 0xB3C4 | オプションエラー発生時の動作選択(SLOT-2) | 0 /0 1 | |
| oA-21 | 0x3E95 | 0xB3C5 | 通信監視タイマ設定 | 0 ~ 10000 | 0.01s |
| oA-22 | 0x3E96 | 0xB3C6 | 通信異常時動作設定 | 0 ~ 4 | |
| oA-23 | 0x3E97 | 0xB3C7 | オプション起動時の運転指令動作選択(SLOT-2) | 0 ~ 1 | 1 |
| oA-30 | 0x3E9E | 0xB3CE | オプションエラー発生時の動作選択 (SLOT-3) | 0 ~ 1 | |
| oA-31 | 0x3E9F | 0xB3CF | 通信監視タイマ設定 | 0 ~ 10000 | 0.01s |
| oA-32 | 0x3EA0 | 0xB3D0 | 通信異常時動作設定 | 0 ~ 4 | 1 |
| oA-33 | 0x3EA1 | 0xB3D1 | オプション起動時の運転指令動作選択(SLOT-3) | 0 ~ 1 | <u> </u> |
| ob-01 | 0x3EE5 | 0xB415 | エンコーダ定数設定 (オプション) | 32 ~ 65535 | 1pls |
| ob-02 | 0x3EE6 | 0xB416 | エンコーダ相順選択 (オプション) | 0 ~ 1 | |
| ob-03 | 0x3EE7 | 0xB417 | E-タギア比 分子 (オプション) | 1 . 10000 | 1 |
| ob-04 | 0x3EE8 | 0xB418 | モ-タギア比 分母 (オプション) | 1 ~ 10000 | |
| ob-10 | 0x3EEE | 0xB41E | パルス列入力 SA/SB(オプション) 検出対象選択 | 0 ~ 1 | |
| ob-11 | 0x3EEF | 0xB41F | パルス列入力 SA/SB (オプション) モード選択 | 0 ~ 2 | |
| ob-12 | 0x3EF0 | 0xB420 | パルス列周波数 スケール (オプション) | 5 ~ 20000 | 0.01kHz |
| ob-13 | 0x3EF1 | 0xB421 | パルス列周波数 フィルタ時定数 (オプション) | 1 ~ 200 | 0.01s |
| ob-14 | 0x3EF2 | 0xB422 | パルス列周波数 バイアス量 (オプション) | -1000 ~ 1000 | |
| ob-15 | 0x3EF3 | 0xB423 | パルス列周波数 検出上限リミット (オプション) | 0 ~ 1000 | 0.1% |
| ob-16 | 0x3EF4 | 0xB424 | パルス列周波数 検出下限レベル (オプション) | 0 ~ 1000 | |
| oC-01 | 0x3F49 | 0xB479 | | | |
| ~ | ~ | ~ | 予約領域 | - | - |
| oC-28 | 0x3F64 | 0xB494 | | | |
| oE-01 | 0x4011 | 0xB541 | [Ai4]端子 入力フィルタ時定数 | 1 ~ 500 | 1ms |
| oE-03 | 0x4013 | 0xB543 | [Ai4]端子 スタート量 | 0 ~ 10000 | 0.01% |
| oE-04 | 0x4014 | 0xB544 | [Ai4]端子 エンド量 | 0 - 10000 | 0.01% |
| oE-05 | 0x4015 | 0xB545 | [Ai4]端子 スタート割合 | 0 ~ 1000 (oE-06) | 0.1% |

| 101.64 | 命令コード | | データ | |
|--|--|--|---|-----------|
| 機能 コード | 読出し | 書込み | - モニタ内容および 機能名称 設定項目 | 分解能 単位 |
| oE-06 | 0x4016 | 0xB546 | [Ai4]端子 エンド割合 | 0.1% |
| oE-07 | 0x4017 | 0xB547 | [Ai4]端子 スタート選択 0 ~ 1 | 1 |
| oE-11 | 0x401B | 0xB54B | [Ai5]端子 入力74ll/9時定数 1 ~ 500 | 1ms |
| oE-13 | 0x401D | 0xB54D | | |
| oE-14 | 0x401E | 0xB54E | [Ai5]端子 エンド量 0 ~ 10000 | 0.01% |
| oE-15 | 0x401F | 0xB54F | [Ai5]端子 スタート割合 0 ~ 1000 (oE-16) | |
| oE-16 | 0x4020 | 0xB550 | [Ai5]端子 エンド割合 (oE-15) 0 ~ 1000 | 0.1% |
| oE-17 | 0x4021 | 0xB551 | [Ai5]端子 スタート選択 0 ~ 1 | 1 |
| oE-21 | 0x4025 | 0xB555 | [Ai6]端子 入力7ィルク時定数 1 ~ 500 | 1ms |
| oE-23 | 0x4027 | 0xB557 | [Ai6]端子 スタート量 | 0.010/ |
| oE-24 | 0x4028 | 0xB558 | -10000 ~ 10000 [Ai6]端子 エンド量 | 0.01% |
| oE-25 | 0x4029 | 0xB559 | [Ai6]端子 スタート割合 -1000 ~ 1000 (oE-26) | 0.10/ |
| oE-26 | 0x402A | 0xB55A | [Ai6]端子 エンド割合 (oE-25) -1000 ~ 1000 | 0.1% |
| oE-28 | 0x402C | 0xB55C | [Ai4]電圧/電流 バイアス調整 -10000 ~ 10000 | |
| oE-29 | 0x402D | 0xB55D | [Ai4]電圧/電流 調整f゙イン 0 ~ 20000 | 1 |
| oE-30 | 0x402E | 0xB55E | [Ai5]電圧/電流 バイアス調整 -10000 ~ 10000 | 0.010/ |
| oE-31 | 0x402F | 0xB55F | [Ai5]電圧/電流 調整f゙イン 0 ~ 20000 | 0.01% |
| oE-32 | 0x4030 | 0xB560 | [Ai6]電圧 バイアス調整 -10000 ~ 10000 | 1 |
| oE-33 | 0x4031 | 0xB561 | [Ai6]電圧 調整がか 0 ~ 20000 | 1 |
| oE-35 | 0x4033 | 0xB563 | ウィンドウコンパレータ [Ai4] 上限レベル | |
| oE-36 | 0x4034 | 0xB564 | 0 ~ 100 | |
| oE-37 | 0x4035 | 0xB565 | ウィント [*] ウコンパ [°] ν-タ [Ai4] ヒステリシス幅 0 ~ 10 | 1 |
| oE-38 | 0x4036 | 0xB566 | ウィンドウコンパレータ [Ai5] 上限レベル | 1 |
| oE-39 | 0x4037 | 0xB567 | 0 ~ 100 | 10/ |
| oE-40 | 0x4038 | 0xB568 | ウィンドウコンパレータ [Ai5] ヒステリシス幅 0 ~ 10 | 1% |
| oE-41 | 0x4039 | 0xB569 | ウィンドウコンパレータ [Ai6] 上限レベル | 1 |
| oE-42 | 0x403A | 0xB56A | -100 ~ 100 ウィンドウコンパレータ [Ai6] 下限レベル | |
| oE-43 | 0x403B | 0xB56B | ウィンドウコンパレータ [Ai6] ヒステリシス幅 0 ~ 10 | 1 |
| oE-44 | 0x403C | 0xB56C | [AI4] 断線時動作レベル 0 ~ 100 | 1 |
| oE-45 | 0x403D | 0xB56D | [Ai4] 断線時動作レベル選択 0 ~ 2 | 1 |
| oE-46 | 0x403E | 0xB56E | [Ai5] 断線時動作レベル 0 ~ 100 | 1% |
| oE-47 | 0x403F | 0xB56F | [Ai5] 断線時動作レベル選択 0 ~ 2 | 1 |
| oE-48 | 0x4040 | 0xB570 | [Ai6] 断線時動作レベル -100 ~ 100 | 1% |
| oE-49 | 0x4041 | 0xB571 | [Ai6] 断線時動作レベル選択 0 ~ 2 | |
| oE-50 | 0x4042 | 0xB572 | [Ao3]端子 出力選択 | 1 |
| oE-51 | 0x4043 | 0xB573 | [Ao4]端子 出力選択 0 ~ 65535 (レジスタ番号) | ' |
| oE-52 | 0x4044 | 0xB574 | [Ao5]端子 出力選択 | |
| oE-56 | 0x4048 | | [Ao3]出力フィルタ時定数 1 ~ 500 | 1ms |
| oE-57 | 0x4049 | 0xB579 | [Ao3]端子 符合選択 0 ~ 1 | 1 |
| oE-58 | 0x404A | | [Ao3]バイアス調整 (電圧/電流) -1000 ~ 1000 | _ |
| oE-59 | 0x404B | | [Ao3]がイン調整 (電圧/電流) -10000 ~ 10000 | 0.1% |
| oE-60 | 0x404C | | [Ao3]調整モード時の出力レバル -1000 ~ 1000 | |
| oE-61 | 0x404D | | [Ao4]出力7イルタ時定数 1 ~ 500 | 1ms |
| oE-62 | 0x404E | | [Ao4]出力データ型選択 0 ~ 1 | 1 |
| oE-63 | 0x404F | 0xB57F | [Ao4]バイアス調整 (電圧/電流) -1000 ~ 1000 | _ |
| | | 0xB580 | [Ao4]f゙イン調整 (電圧/電流) -10000 ~ 10000 | 0.1% |
| oE-64 | 0x4050 | | | |
| oE-65 | 0x4051 | 0xB581 | [Ao4]調整モード時の出力レベル -1000 ~ 1000 | |
| oE-65 oE-66 | 0x4051 0x4052 | 0xB581 0xB582 | [Ao4]調整モート* 時の出力レペル -1000 ~ 1000 [Ao5]出力フィルタ時定数 1 ~ 500 | 1ms |
| oE-65 oE-66 oE-67 | 0x4051 0x4052 0x4053 | 0xB581 0xB582 0xB583 | [Ao4]調整モード・時の出力レベル -1000 ~ 1000 [Ao5]出力フィルタ時定数 1 ~ 500 [Ao5]出力データ型選択 0 ~ 1 | 1ms |
| oE-65 oE-66 oE-67 oE-68 | 0x4051 0x4052 0x4053 0x4054 | 0xB581 0xB582 0xB583 0xB584 | [Ao4]調整モード時の出力いパル -1000 ~ 1000 [Ao5]出力フィルタ時定数 1 ~ 500 [Ao5]出力データ型選択 0 ~ 1 [Ao5]パ イアス調整 (電圧) -1000 ~ 1000 | 1 |
| oE-65 oE-66 oE-67 oE-68 oE-69 | 0x4051 0x4052 0x4053 0x4054 0x4055 | 0xB581 0xB582 0xB583 0xB584 0xB585 | [Ao4]調整モート・時の出力レハ・ル -1000 ~ 1000 [Ao5]出力7イルタ時定数 1 ~ 500 [Ao5]出力データ型選択 0 ~ 1 [Ao5]バイアス調整 (電圧) -1000 ~ 1000 [Ao5]ゲイン調整 (電圧) -10000 ~ 10000 | - |
| oE-65 oE-66 oE-67 oE-68 oE-69 oE-70 | 0x4051 0x4052 0x4053 0x4054 0x4055 0x4056 | 0xB581 0xB582 0xB583 0xB584 0xB585 0xB586 | [Ao4]調整モード時の出力いパル -1000 ~ 1000 [Ao5]出力フィルタ時定数 1 ~ 500 [Ao5]出力データ型選択 0 ~ 1 [Ao5]パイアス調整 (電圧) -1000 ~ 1000 [Ao5]がイン調整 (電圧) -10000 ~ 10000 [Ao5]調整モード時の出力レベル -1000 ~ 1000 | 1 |
| oE-65 oE-66 oE-67 oE-68 oE-69 oE-70 oH-01 | 0x4051 0x4052 0x4053 0x4054 0x4055 0x4056 0x413D | 0xB581 0xB582 0xB583 0xB584 0xB585 0xB586 0xB66D | [Ao4]調整モード・時の出力い・ル -1000 ~ 1000 [Ao5]出力フィルタ時定数 1 ~ 500 [Ao5]出力データ型選択 0 ~ 1 [Ao5]が イアス調整 (電圧) -1000 ~ 1000 [Ao5]が イン調整 (電圧) -10000 ~ 10000 [Ao5]調整モード・時の出力レヘ・ル -1000 ~ 1000 IP アドレス選択(P1-EN) 0 ~ 1 | 0.1% |
| oE-65 oE-66 oE-67 oE-68 oE-69 oE-70 oH-01 oH-02 | 0x4051 0x4052 0x4053 0x4054 0x4055 0x4056 0x413D 0x413E | 0xB581 0xB582 0xB583 0xB584 0xB585 0xB586 0xB66D 0xB66E | [Ao4]調整モード時の出力いが -1000 ~ 1000 [Ao5]出力フィルタ時定数 1 ~ 500 [Ao5]出力データ型選択 0 ~ 1 [Ao5]パイアス調整 (電圧) -1000 ~ 1000 [Ao5]ザイン調整 (電圧) -10000 ~ 10000 [Ao5]調整モード時の出力レベル -1000 ~ 1000 IP アドレス選択(P1-EN) 0 ~ 1 伝送速度(ポ-ト 1)(P1-EN) 0 ~ 4 | 1 |
| oE-65 oE-66 oE-67 oE-68 oE-69 oE-70 oH-01 | 0x4051 0x4052 0x4053 0x4054 0x4055 0x4056 0x413D | 0xB581 0xB582 0xB583 0xB584 0xB585 0xB586 0xB66D | [Ao4]調整モード時の出力レバル -1000 ~ 1000 [Ao5]出力7イルク時定数 1 ~ 500 [Ao5]出力データ型選択 0 ~ 1 [Ao5]か、イ7ス調整(電圧) -1000 ~ 1000 [Ao5]が、イン調整(電圧) -10000 ~ 10000 [Ao5]調整モート・時の出力レバ・ル -1000 ~ 1000 IP アドレス選択(P1-EN) 0 ~ 1 伝送速度(ポート 1)(P1-EN) 0 ~ 1 | 0.1% |
| oE-65 oE-66 oE-67 oE-68 oE-69 oE-70 oH-01 oH-02 | 0x4051 0x4052 0x4053 0x4054 0x4055 0x4056 0x413D 0x413E | 0xB581 0xB582 0xB583 0xB584 0xB585 0xB586 0xB66D 0xB66E | [Ao4]調整モード時の出力いが -1000 ~ 1000 [Ao5]出力フィルタ時定数 1 ~ 500 [Ao5]出力データ型選択 0 ~ 1 [Ao5]パイアス調整 (電圧) -1000 ~ 1000 [Ao5]ザイン調整 (電圧) -10000 ~ 10000 [Ao5]調整モード時の出力レベル -1000 ~ 1000 IP アドレス選択(P1-EN) 0 ~ 1 伝送速度(ポ-ト 1)(P1-EN) 0 ~ 4 | 0.1% |

| | 命令 | コード | | | データ |
|----------------|------------------|------------------|--|-------------------|-----------|
| 機能 コード | 読出し | 書込み | 機能名称 | モニタ内容および 設定項目 | 分解能 単位 |
| oH-06 | 0x4142 | 0xB672 | Modbus TCP ポート番号 (IPv6) | 502, 1024 ~ 65535 | 丰世 |
| oH-20 | 0x4150 | 0xB680 | Profibus Node 71 % 1 % 1 % 1 % 1 % 1 % 1 % 1 % 1 % 1 | 0 ~ 125 | |
| oH-21 | 0x4151 | 0xB681 | Profibus Clear Mode 選択 | 0 ~ 1 | |
| oH-22 | 0x4152 | 0xB682 | Profibus Map 選択 | 0 ~ 2 | |
| oH-23 | 0x4153 | | Profibus マスタからの設定選択 | 0 ~ 1 | 1 |
| oH-24 | 0x4154 | 0xB684 | Setpoint telegram/Actual value telegram Gr 選択 (P1-PB) | 0 ~ 2 | |
| oH-30 | 0x415A | 0xB68A | IP アドレス選択(P1-PN) | 0 ~ 1 | |
| oH-31 | 0x415B | 0xB68B | 伝送速度(ポート 1)(P1-PN) | 0 ~ 4 | |
| oH-32 | 0x415C | | 伝送速度(ポート 2)(P1-PN) | | |
| oH-33 | 0x415D | | Ethernet 通信タイムアウト(P1-PN) | 1 ~ 65535 | 1(×10ms) |
| oH-34 | 0x415E | | Setpoint telegram/Actual value telegram Gr 選択(P1-PN) | 0 ~ 2 | |
| oJ-01 | 0x41A1 | 0xB6D1 | Gr.A フレキシフ゛ルコマント゛登録書込レシ゛スタ 1 | | |
| oJ-02 | 0x41A2 | | Gr.A フレキシブルコマンド登録書込レジスタ 2 | | |
| oJ-03 | 0x41A3 0x41A4 | 0xB6D3 | Gr.A フレキシフ・ルコマント・登録書込レシ・スタ 3 | | |
| oJ-04 oJ-05 | 0x41A4 0x41A5 | 0xB6D4 0xB6D5 | Gr.A フレキシブルコマンド登録書込レジスタ 4 Gr.A フレキシブルコマンド登録書込レジスタ 5 | | |
| oJ-05 | 0x41A5 | 0xB6D5 | Gr.A フレキシブ・ルコマント・登録書込レグ・スタ 6 | | |
| oJ-07 | 0x41A7 | 0xB6D7 | Gr.A フレキシブルコマンド登録書込レジスタ 7 | | |
| oJ-08 | 0x41A8 | 0xB6D8 | Gr.A フレキシブルコマンド登録書込レジスタ 8 | | |
| oJ-09 | 0x41A9 | 0xB6D9 | Gr.A フレキシブルコマンド登録書込レジスタ 9 | | |
| oJ-10 | 0x41AA | 0xB6DA | Gr.A フレキシブルコマンド登録書込レジスタ 10 | | |
| oJ-11 | 0x41AB | 0xB6DB | Gr.A フレキシフ゛ルコマント゛登録読出レシ゛スタ 1 | | |
| oJ-12 | 0x41AC | 0xB6DC | Gr.A フレキシブルコマンド登録読出レジスタ 2 | | |
| oJ-13 | 0x41AD | 0xB6DD | Gr.A フレキシブルコマンド登録読出レジスタ 3 | | |
| oJ-14 | 0x41AE | 0xB6DE | Gr.A フレキシブルコマンド登録読出レジスタ 4 | | |
| oJ-15 | 0x41AF | 0xB6DF | Gr.A フレキシブルコマンド登録読出レジスタ 5 | | |
| oJ-16 | 0x41B0 | 0xB6E0 | Gr.A フレキシブルコマンド登録読出レジスタ 6 | | |
| oJ-17 | 0x41B1 | 0xB6E1 | Gr.A フレキシブルコマンド登録読出レジスタ 7 | | |
| oJ-18 | 0x41B2 | 0xB6E2 | Gr.A フレキシブルコマンド登録読出レジスタ 8 | | |
| oJ-19 | 0x41B3 | 0xB6E3 | Gr.A フレキシブルコマンド登録読出レジスタ 9 | | |
| oJ-20 | 0x41B4 | 0xB6E4 | Gr.A フレキシブルコマンド登録読出レジスタ 10 | | |
| oJ-21 | 0x41B5 | 0xB6E5 | Gr.B フレキシブルコマンド登録書込レジスタ 1 | | |
| oJ-22 | 0x41B6 | | Gr.B フレキシブルコマンド登録書込レジスタ 2 | | |
| oJ-23 | 0x41B7 | 0xB6E7 | Gr.B フレキシブ・ルコマンド・登録書込レジ・スタ 3 | 0 05505 | 1 |
| oJ-24 | 0x41B8 | 0xB6E8 | Gr.B フレキシブルコマンド登録書込レジスタ 4 | 0 ~ 65535 | 1 |
| oJ-25 oJ-26 | 0x41B9 | 0xB6E9 0xB6EA | Gr.B フレキシブルコマンド登録書込レジスタ 5 Gr.B フレキシブルコマンド登録書込レジスタ 6 | | |
| oJ-20 | 0x41BA 0x41BB | 0xB6EB | Gr.B フレキシブルコマンド登録書込レジスタ 7 | | |
| oJ-28 | 0x41BC | | Gr.B フレキシブルコマンド登録書込レジスタ 8 | | |
| oJ-28 | 0x41BD | 0xB6ED | Gr.B フレキシブルコマンド登録書込レジスタ 9 | | |
| oJ-29 | 0x41BE | 0xB6EE | Gr.B フレキシブルコマンド登録書込レジスタ 10 | | |
| oJ-31 | 0x41BF | 0xB6EF | Gr.B フレキシブルコマンド登録読出レジスタ 1 | | |
| oJ-32 | 0x41C0 | 0xB6F0 | Gr.B フレキシブルコマンド登録読出レジスタ 2 | | |
| oJ-33 | 0x41C1 | 0xB6F1 | Gr.B フレキシブルコマンド登録読出レジスタ3 | | |
| oJ-34 | 0x41C2 | 0xB6F2 | Gr.B フレキシブルコマンド登録読出レジスタ 4 | | |
| oJ-35 | 0x41C3 | 0xB6F3 | Gr.B フレキシブルコマンド登録読出レジスタ 5 | | |
| oJ-36 | 0x41C4 | 0xB6F4 | Gr.B フレキシブルコマンド登録読出レジスタ 6 | | |
| oJ-37 | 0x41C5 | 0xB6F5 | Gr.B フレキシブルコマンド登録読出レジスタ 7 | | |
| oJ-38 | 0x41C6 | 0xB6F6 | Gr.B フレキシブルコマンド登録読出レジスタ 8 | | |
| oJ-39 | 0x41C7 | 0xB6F7 | Gr.B フレキシブルコマンド登録読出レジスタ 9 | | |
| oJ-40 | 0x41C8 | 0xB6F8 | Gr.B フレキシブ・ルコマンド、登録読出レシ゛スタ 10 | | |
| oJ-41 | 0x41C9 | 0xB6F9 | Gr.C フレキシブルコマンド登録書込レジスタ 1 | | |
| oJ-42 | 0x41CA | 0xB6FA | Gr.C フレキシブ・ルコマント・登録書込レシ゛スタ 2 | | |
| oJ-43 | 0x41CB | 0xB6FB | Gr.C フレキシブ・ルコマント・ 登録書込レシ 、スタ 3 | | |
| oJ-44 | 0x41CC | 0xB6FC | Gr.C フレキシフ゛ルコマント゛登録書込レシ゛スタ 4 | | |
| oJ-45 | 0x41CD | 0xB6FD | Gr.C フレキシフ゛ルコマント゛登録書込レシ゛スタ 5 | | |
| oJ-46 oJ-47 | 0x41CE | 0xB6FE | Gr.C フレキシブルコマンド登録書込レジスタ 6 Gr.C フレキシブルコマンド登録書込レジスタ 7 | | |
| 03-47 | 0x41CF | 0xB6FF | OI.○ /V1// W-I1/I | | |

| | 命令コード | | | データ | |
|----------------|------------------|------------------|---|----------------|-----|
| 機能 | - cF 44 | - | 機能名称 | モニタ内容および | 分解能 |
| コード | 読出し | 書込み | issue in to | 設定項目 | 単位 |
| oJ-48 | 0x41D0 | 0xB700 | Gr.C フレキシブルコマンド登録書込レジスタ 8 | | |
| oJ-49 | 0x41D1 | 0xB701 | Gr.C フレキシブルコマンド登録書込レジスタ 9 | | |
| oJ-50 | 0x41D2 | 0xB702 | Gr.C フレキシブルコマンド登録書込レジスタ 10 | | |
| oJ-51 | 0x41D3 | 0xB703 | Gr.C フレキシブルコマンド登録読出レジスタ 1 | | |
| oJ-52 | 0x41D4 | 0xB704 | Gr.C フレキシブルコマンド登録読出レジスタ 2 | | |
| oJ-53 | 0x41D5 | 0xB705 | Gr.C フレキシブルコマンド登録読出レジスタ 3 | | |
| oJ-54 | 0x41D6 | 0xB706 | Gr.C フレキシブルコマンド登録読出レジスタ 4 | 0 ~ 65535 | |
| oJ-55 | 0x41D7 | 0xB707 | Gr.C フレキシブルコマンド登録読出レジスタ 5 | | |
| oJ-56 | 0x41D8 | 0xB708 | Gr.C フレキシブルコマンド登録読出レジスタ 6 | | |
| oJ-57 | 0x41D9 | 0xB709 | Gr.C フレキシブルコマンド登録読出レジスタ ア | | |
| oJ-58 | 0x41DA | 0xB70A | Gr.C フレキシブルコマンド登録読出レジスタ 8 | | |
| oJ-59 | 0x41DB | 0xB70B | Gr.C フレキシブルコマンド登録読出レジスタ 9 | | |
| oJ-60 | 0x41DC | 0xB70C | Gr.C フレキシブルコマンド登録読出レジスタ 10 | | |
| oL-01 | 0x4205 | 0xB735 | Gr.1 IPv4 IP 7ነ ህ (1) | | |
| oL-02 | 0x4206 | 0xB736 | Gr.1 IPv4 IP アドレス(2) | | |
| oL-03 | 0x4207 | 0xB737 | Gr.1 IPv4 IP アドレス(3) | | 1 |
| oL-04 | 0x4208 | 0xB738 | Gr.1 IPv4 IP 7ト νλ (4) | | 1 |
| oL-05 | 0x4209 | 0xB739 | Gr.1 IPv4 サブ ネットマスク (1) | | 1 |
| oL-06 | 0x420A | 0xB73A | Gr.1 IPv4 サブ ネットマスク (2) | 0 ~ 255 | 1 |
| oL-07 | 0x420B | 0xB73B | Gr.1 IPv4 サブネットマスク (3) | | |
| oL-08 | 0x420C | 0xB73C | Gr.1 IPv4 サブネットマスク (4) | | |
| oL-09 | 0x420D | 0xB73D | Gr.1 IPv4 デフォルトゲートウエイ (1) | | |
| oL-10 | 0x420E | 0xB73E | Gr.1 IPv4 デフォルトゲートウエイ (2) | | |
| oL-11 | 0x420F | 0xB73F | Gr.1 IPv4 デフォルトゲートウエイ (3) | | |
| oL-12 | 0x4210 | 0xB740 | Gr.1 IPv4 デフォルトゲートウエイ (4) | | _ |
| oL-20 | 0x4218 | 0xB748 | Gr.1 IPv6 IP 7\`\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\ | | |
| oL-21 | 0x4219 | 0xB749 | Gr.1 IPv6 IP 71 1/2 (2) | | |
| oL-22 oL-23 | 0x421A 0x421B | 0xB74A 0xB74B | Gr.1 IPv6 IP アドレス(3) Gr.1 IPv6 IP アドレス(4) | | |
| oL-23 | 0x421B | 0xB74B | Gr.1 IPv6 IP 71° VX (4) | $0 \sim 65535$ | 1 |
| oL-24 | 0x421C | 0xB74C | Gr.1 IPv6 IP 71° VX (5) | | |
| oL-26 | 0x421E | 0xB74E | Gr.1 IPv6 IP 71 12 (7) | | |
| oL-27 | 0x421F | | Gr.1 IPv6 IP アドレス(8) | | |
| oL-28 | 0x4220 | | Gr.1 IPv6 サブ ネットのフ° レフィクス | 0 ~ 127 | - |
| oL-29 | 0x4221 | 0xB750 | Gr.1 IPv6 デフォルトゲートウェイ (1) | 0 127 | - |
| oL-30 | 0x4222 | 0xB751 | Gr.1 IPv6 デフォルトゲートウェイ (2) | | |
| oL-31 | 0x4223 | 0xB753 | Gr.1 IPv6 デフォルトゲートウェイ (3) | | |
| oL-32 | 0x4224 | 0xB754 | Gr.1 IPv6 デフォルトゲートウェイ (4) | | |
| oL-33 | 0x4225 | 0xB755 | Gr.1 IPv6 デフォルトゲートウエイ (5) | 0 ~ 65535 | |
| oL-34 | 0x4226 | 0xB756 | Gr.1 IPv6 デフォルトゲートウエイ (6) | | 1 |
| oL-35 | 0x4227 | 0xB757 | Gr.1 IPv6 デフォルトゲートウェイ (7) | | 1 |
| oL-36 | 0x4228 | 0xB758 | Gr.1 IPv6 デフォルトゲートウエイ (8) | | 1 |
| oL-40 | 0x422C | 0xB75C | Gr.2 IPv4 IP 71 1) | | 1 |
| oL-41 | 0x422D | 0xB75D | Gr.2 IPv4 IP ንドレス(2) | | 1 |
| oL-42 | 0x422E | 0xB75E | Gr.2 IPv4 IP アドレス(3) | | 1 |
| oL-43 | 0x422F | 0xB75F | Gr.2 IPv4 IP アドレス(4) | | 1 |
| oL-44 | 0x4230 | 0xB760 | Gr.2 IPv4 サブネットマスク (1) | | 1 |
| oL-45 | 0x4231 | 0xB761 | Gr.2 IPv4 サブネットマスク (2) | 0 ~ 255 | 1 |
| oL-46 | 0x4232 | 0xB762 | Gr.2 IPv4 サブネットマスク (3) | 0 - 200 | 1 |
| oL-47 | 0x4233 | 0xB763 | Gr.2 IPv4 サブネットマスク (4) | | 1 |
| oL-48 | 0x4234 | 0xB764 | Gr.2 IPv4 デフォルトゲートウエイ (1) | | 1 |
| oL-49 | 0x4235 | 0xB765 | Gr.2 IPv4 デフォルトゲートウエイ (2) | | 1 |
| oL-50 | 0x4236 | 0xB766 | Gr.2 Pv4 デフォルトゲートウエイ (3) | | 1 |
| oL-51 | 0x4237 | 0xB767 | Gr.2 Pv4 デフォルトゲートウエイ (4) | | _ |
| oL-60 | 0x4240 | 0xB770 | Gr.2 IPv6 IP アドレス(1) | | 1 |
| oL-61 | 0x4241 | 0xB771 | Gr.2 IPv6 IP アドレス(2) | 0 ~ 65535 | 1 |
| oL-62 | 0x4242 | 0xB772 | Gr.2 IPv6 IP アドレス(3) | - 25300 | 1 |
| oL-63 | 0x4243 | 0xB773 | Gr.2 IPv6 IP アドレス(4) | | 4 |

| 機能 | 機能 命令コー | コード | | モニタ内容および | データ |
|-------|---------|--------|---------------------------|-----------|-----------|
| コード | 読出し | 書込み | 機能名称 | 設定項目 | 分解能 単位 |
| oL-64 | 0x4244 | 0xB774 | Gr.2 IPv6 IP アドレス(5) | 0 ~ 65535 | |
| oL-65 | 0x4245 | 0xB775 | Gr.2 IPv6 IP 7ነ レス (6) | | |
| oL-66 | 0x4246 | 0xB776 | Gr.2 IPv6 IP 7ነ レス (7) | | |
| oL-67 | 0x4247 | 0xB777 | Gr.2 IPv6 IP アドレス(8) | | |
| oL-68 | 0x4248 | 0xB778 | Gr.2 IPv6 サブネットのプレフィクス | 0 ~ 127 | |
| oL-69 | 0x4249 | 0xB779 | Gr.2 IPv6 デフォルトゲートウエイ (1) | | |
| oL-70 | 0x424A | 0xB77A | Gr.2 IPv6 デフォルトゲートウエイ (2) | | 1 |
| oL-71 | 0x424B | 0xB77B | Gr.2 IPv6 デフォルトゲートウエイ (3) | | |
| oL-72 | 0x424C | 0xB77C | Gr.2 IPv6 デフォルトゲートウエイ (4) | 0 - 05525 | |
| oL-73 | 0x424D | 0xB77D | Gr.2 IPv6 デフォルトゲートウエイ (5) | 0 ~ 65535 | |
| oL-74 | 0x424E | 0xB77E | Gr.2 IPv6 デフォルトゲートウエイ (6) | | |
| oL-75 | 0x424F | 0xB77F | Gr.2 IPv6 デフォルトゲートウエイ (7) | | |
| oL-76 | 0x4250 | 0xB780 | Gr.2 IPv6 デフォルトゲートウェイ (8) | | |

12.2.8 Code-P

| 機能 | 命令二 | コード | | モニタ内容および | データ |
|-------|--------|--------|----------------------|--|-----------|
| コード | 読出し | 書込み | 機能名称 | 設定項目 | 分解能 単位 |
| PA-01 | 0x4269 | 0xB799 | Em-Force モード選択 | 0 ~ 1 | 1 |
| PA-02 | 0x426A | 0xB79A | Em-Force モード周波数設定 | 0 ~ 59000 | 0.01Hz |
| PA-03 | 0x426B | 0xB79B | Em-Force モード時の回転方向指令 | 0 ~ 1 | 1 |
| PA-04 | 0x426C | 0xB79C | 商用電源バイパス機能選択 | 0 ~ 1 | ı |
| PA-05 | 0x426D | 0xB79D | バイパス機能遅延時間 | 0 ~ 10000 | 0.1s |
| PA-20 | 0x427C | 0xB7AC | シミュレーションモード選択 | 0 ~ 1 | |
| PA-21 | 0x427D | 0xB7AD | アラームテスト用エラーコード選択 | 0 ~ 255 | 1 |
| PA-22 | 0x427E | 0xB7AE | 出力電流モニタ任意出力選択 | 0 ~ 7 | |
| PA-23 | 0x427F | 0xB7AF | 出力電流モニタ任意設定値 | (0.0~3.0)×インバータ定格電流 | 0.1A |
| PA-24 | 0x4280 | 0xB7B0 | P-N 間電圧モニタ任意出力選択 | 0 ~ 7 | 1 |
| PA-25 | 0x4281 | 0xB7B1 | P-N 間電圧モニタ任意設定値 | 200Vclass: 0 \sim 4500 400Vclass: 0 \sim 9000 | 0.1Vdc |
| PA-26 | 0x4282 | 0xB7B2 | 出力電圧モニタ任意出力選択 | 0 ~ 7 | 1 |
| PA-27 | 0x4283 | 0xB7B3 | 出力電圧ŧニタ任意設定値 | 200Vclass: 0 \sim 3000 400Vclass: 0 \sim 6000 | 0.1V |
| PA-28 | 0x4284 | 0xB7B4 | 出力トルクモニタ任意出力選択 | 0 ~ 7 | 1 |
| PA-29 | 0x4285 | 0xB7B5 | 出力トルクモニタ任意設定値 | -5000 ∼ 5000 | 0.1% |
| PA-30 | 0x4286 | 0xB7B6 | 周波数合せ周波数任意出力選択 | 0 ~ 7 | 1 |
| PA-31 | 0x4287 | 0xB7B7 | 周波数合せ周波数任意設定値 | 0 ~ 59000 | 0.01Hz |

12.2.9 Code-U

| 機能 | 命令二 | コード | | モニタ内容および | データ |
|-------|--------|--------|------------------------|--------------------|-----------|
| コード | 読出し | 書込み | 機能名称 | 設定項目 | 分解能 単位 |
| UA-10 | 0x465A | 0xBB8A | 表示選択 | 0 ~ 4 | |
| UA-12 | 0x465C | 0xBB8C | 積算入力電力クリア | 0 ~ 1 | |
| UA-13 | 0x465D | 0xBB8D | 積算入力電力表示が か | 1 ~ 1000 | |
| UA-14 | 0x465E | 0xBB8E | 積算出力電力クリア | 0 ~ 1 | |
| UA-15 | 0x465F | 0xBB8F | 積算出力電力表示がか | 1 ~ 1000 | |
| UA-16 | 0x4660 | 0xBB90 | ሃフトロック選択 | 0 ~ 1 | |
| UA-17 | 0x4661 | 0xBB91 | ሃንトロック対象選択 | | 1 |
| UA-18 | 0x4662 | 0xBB92 | データ R/W 選択 | | |
| UA-19 | 0x4663 | 0xBB93 | 電池切れ警告選択 | 0 ~ 2 | |
| UA-20 | 0x4664 | 0xBB94 | 操作パネル断線時の動作選択 | 0 ~ 4 | |
| UA-21 | 0x4665 | 0xBB95 | 第 2 設定パラメータ表示選択 | | |
| UA-22 | 0x4666 | 0xBB96 | オプションパラメータ表示選択(全表示選択時) | 0 ~ 1 | |
| UA-30 | 0x466E | 0xBB9E | ユーザパラメータ自動設定選択 | | |
| UA-31 | 0x466F | 0xBB9F | ユーザパラメータ 1 選択 | 0 ~ 65535 (レジスタ番号) | |
| UA-32 | 0x4670 | 0xBBA0 | ユーザパラメータ 2 選択 | | 1 |
| UA-33 | 0x4671 | 0xBBA1 | ユーザパラメータ3 選択 | | |

| 機能 | 命令 | コード | | エータ内容やとが | データ |
|----------------|------------------|------------------|----------------------------------|----------------------|-----------|
| r族能 コード | 読出し | 書込み | 機能名称 | モニタ内容および 設定項目 | 分解能 単位 |
| UA-34 | 0x4672 | 0xBBA2 | | | |
| UA-35 | 0x4673 | 0xBBA3 | ユーザパラメータ 5 選択 | | |
| UA-36 | 0x4674 | 0xBBA4 | ユーザパラメータ 6 選択 | | |
| UA-37 | 0x4675 | 0xBBA5 | ューザパラメータ 7 選択 | | |
| UA-38 | 0x4676 | 0xBBA6 | ユーザパラメータ8選択 | | |
| UA-39 | 0x4677 | 0xBBA7 | ユ-ザパラメータ 9 選択 | | |
| UA-40 | 0x4678 | | ユーザ゛パラメータ 10 選択 | | |
| UA-41 | 0x4679 | | ユーザ゛パラメータ 11 選択 | | |
| UA-42 | 0x467A | | ユーサ`パラメータ 12 選択 | | |
| UA-43 | 0x467B | | ユーザパラメータ 13 選択 | | |
| UA-44 | 0x467C | 0xBBAC | ユーザ`パラメータ 14 選択 | | |
| UA-45 | 0x467D | | ユーサ゛パラメータ 15 選択 | | |
| UA-46 UA-47 | 0x467E 0x467F | 0xBBAE 0xBBAF | ユーザパラメータ 16 選択 ユーザパラメータ 17 選択 | - | |
| UA-48 | 0x4680 | 0xBBB0 | ユーサ・ハ・ティー 医が | ○ ~ 65535 (レジスタ番号) | 1 |
| UA-48 | 0x4681 | 0xBBB0 | ユーサ゛パラメータ 19 選択 | 0 · 03333 (V) // 田方) | ı |
| UA-50 | 0x4682 | 0xBBB1 | ユーサ`パラメータ 20 選択 | | |
| UA-51 | 0x4683 | 0xBBB3 | ユーザ・パ ラメータ 21 選択 | | |
| UA-52 | 0x4684 | 0xBBB3 | 1-ザパラメータ 22 選択 | | |
| UA-53 | 0x4685 | | 1-ザパラメータ 23 選択 | 1 | |
| UA-54 | 0x4686 | | ユーザパラメータ 24 選択 | | |
| UA-55 | 0x4687 | 0xBBB7 | | | |
| UA-56 | 0x4688 | | ユーザパラメータ 26 選択 | 1 | |
| UA-57 | 0x4689 | | ユーザパラメータ 27 選択 | | |
| UA-58 | 0x468A | | ユーザパラメータ 28 選択 | 1 | |
| UA-59 | 0x468B | | ユーザパラメータ 29 選択 | | |
| UA-60 | 0x468C | 0xBBBC | ユーサ゛パ ラメータ 30 選択 | | |
| UA-61 | 0x468D | 0xBBBD | ューザパラメータ 31 選択 | | |
| UA-62 | 0x468E | 0xBBBE | ユーザパラメータ 32 選択 | | |
| UA-90 ~ | 0x46AA ~ | 0xBBDA ∼ | 予約領域 | - | - |
| UA-94 | 0x46AE | 0xBBDE | | | |
| Ub-01 | 0x46B5 | 0xBBE5 | 初期化選択 | 0 ~ 8 | |
| Ub-02 | 0x46B6 | 0xBBE6 | 初期值選択 | 0 ~ 3 | |
| Ub-03 | 0x46B7 | 0xBBE7 | 負荷仕様選択 | 0 ~ 2 | |
| Ub-05 | 0x46B9 | 0xBBE9 | 初期化実行選択 | 0 ~ 1 | |
| UC-01 | 0x4719 | 0xBC49 | デバッグモード選択 | 0 ~ 3 | |
| Ud-01 | 0x477D | 0xBCAD | トレース機能選択 | 0 ~ 1 | |
| Ud-02 | 0x477E | 0xBCAE | トレース開始 | | |
| Ud-03 | 0x477F | 0xBCAF | | 0 ~ 8 | |
| Ud-04 | 0x4780 | | トレース信号数選択 | | |
| Ud-10 | 0x4786 | | トレースデータ-0 選択 | | |
| Ud-11 | 0x4787 | 0xBCB7 | トレースデータ-1 選択 | | |
| Ud-12 | 0x4788 | | トレースデータ-2 選択 | | |
| Ud-13 | 0x4789 | | トレースデータ-3 選択 | 0 ~ 65535 | 1 |
| Ud-14 | 0x478A | | トレーステ゛- タ-4 選択 | (d,F コードのレジスタ番号) | |
| Ud-15 | 0x478B | | トレースデータ-5 選択 | | |
| Ud-16 | 0x478C | | トレーステ゛- タ- 6 選択 | | |
| Ud-17 | 0x478D | | トレーステ゛-タ-7 選択 | | |
| Ud-20 | 0x4790 | | トレース信号-0 I/O 選択 | 0 ~ 1 | |
| Ud-21 | 0x4791 | 0xBCC1 | トレ−ス信号-0 入力端子選択 | 0 ~ 110 | |
| Ud-22 | 0x4792 | | トレ−ス信号-0 出力端子選択 | 0 ~ 93 | |
| Ud-23 | 0x4793 | | トレース信号-1 I/O 選択 | 0 ~ 1 | |
| Ud-24 | 0x4794 | 0xBCC4 | トレース信号-1 入力端子選択 | 0 ~ 110 | |
| Ud-25 | 0x4795 | | トレ-ス信号-1 出力端子選択 | 0 ~ 93 | |
| Ud-26 | 0x4796 | 0xBCC6 | | 0 ~ 1 | |
| Ud-27 | 0x4797 | 0xBCC7 | トレース信号-2 入力端子選択 | 0 ~ 110 | |
| Ud-28 | 0x4798 | 0xBCC8 | | 0 ~ 93 | |
| Ud-29 | 0x4799 | 0xBCC9 | トレース信号-3 I/O 選択 | 0 ~ 1 | |

| 機能 | 命令二 | コード | | モニタ内容および | データ |
|-------|--------|--------|--------------------------|----------|-----------|
| コード | 読出し | 書込み | 機能名称 | 設定項目 | 分解能 単位 |
| Ud-30 | 0x479A | 0xBCCA | トレース信号-3 入力端子選択 | 0 ~ 110 | |
| Ud-31 | 0x479B | 0xBCCB | トレース信号-3 出力端子選択 | 0 ~ 93 | |
| Ud-32 | 0x479C | 0xBCCC | トレース信号-4 I/O 選択 | 0 ~ 1 | |
| Ud-33 | 0x479D | 0xBCCD | トレース信号-4 入力端子選択 | 0 ~ 110 | |
| Ud-34 | 0x479E | 0xBCCE | トレース信号-4 出力端子選択 | 0 ~ 93 | |
| Ud-35 | 0x479F | 0xBCCF | トレース信号-5 I/O 選択 | 0 ~ 1 | |
| Ud-36 | 0x47A0 | 0xBCD0 | トレース信号-5 入力端子選択 | 0 ~ 110 | |
| Ud-37 | 0x47A1 | 0xBCD1 | トレース信号-5 出力端子選択 | 0 ~ 93 | |
| Ud-38 | 0x47A2 | 0xBCD2 | トレース信号-6 I/O 選択 | 0 ~ 1 | |
| Ud-39 | 0x47A3 | 0xBCD3 | トレース信号-6 入力端子選択 | 0 ~ 110 | |
| Ud-40 | 0x47A4 | 0xBCD4 | トレース信号-6 出力端子選択 | 0 ~ 93 | |
| Ud-41 | 0x47A5 | 0xBCD5 | トレース信号-7 I/O 選択 | 0 ~ 1 | |
| Ud-42 | 0x47A6 | 0xBCD6 | トレース信号-7 入力端子選択 | 0 ~ 110 | |
| Ud-43 | 0x47A7 | 0xBCD7 | トレース信号-7 出力端子選択 | 0 ~ 93 | |
| Ud-50 | 0x47AE | 0xBCDE | トレーストリガ1 選択 | 0 ~ 16 | |
| Ud-51 | 0x47AF | 0xBCDF | トレースデータトリガ時のトリガ1動作選択 | 0 ~ 1 | |
| Ud-52 | 0x47B0 | 0xBCE0 | トレーステ゛ータトリカ゛時のトリカ゛1レヘ゛ル | 0 ~ 100 | 1% |
| Ud-53 | 0x47B1 | 0xBCE1 | トレース信号トリガ時のトリガ1動作選択 | 0 ~ 1 | |
| Ud-54 | 0x47B2 | 0xBCE2 | トレーストリガ 2 選択 | 0 ~ 16 | 1 |
| Ud-55 | 0x47B3 | 0xBCE3 | トレースデータトリガ時のトリガ2動作選択 | 0 ~ 1 | |
| Ud-56 | 0x47B4 | 0xBCE4 | トレーステ゛ータトリカ゛時のトリカ゛2 レヘ゛ル | 0 ~ 100 | 1% |
| Ud-57 | 0x47B5 | 0xBCE5 | トレース信号トリガ時のトリガ2動作選択 | 0 ~ 1 | 1 |
| Ud-58 | 0x47B6 | 0xBCE6 | トリガ条件選択 | 0 ~ 3 | ' |
| Ud-59 | 0x47B7 | 0xBCE7 | トリガポイント設定 | 0 ~ 100 | 1% |
| Ud-60 | 0x47B8 | 0xBCE8 | サンプリング時間設定 | 1 ~ 10 | 1 |
| UE-01 | 0x47E1 | 0xBD11 | | | |
| ~ | ~ | ~ | 予約領域 | - | - |
| UF-33 | 0x4865 | 0xBD95 | | | |

12.2.10 その他

| 444.444 | 命令 | コード | | | データ | |
|---------|--------|--------|----------------------------------|------------------|-----------|--|
| 機能コード | 読出し | 書込み | 機能名称 | モニタ内容および 設定項目 | 分解能 単位 | |
| | - | 0x9858 | エンター命令(Data Flash 書込み) | 01:全パラメータ書込み | | |
| | _ | 0x985A | 1 レジスタ書込みモード | 01:有効 | 1 | |
| | - | 0x9862 | モータ定数定数再計算(モータ定数標準データ展開はしない) | 01.有观 | | |
| | 0x2906 | 0x9E36 | DC405 乳中国油料/数只付入海(港西海井湾) (上位) | -59000 ~ 59000 | 0.01Hz | |
| | 0x2907 | 0x9E37 | RS485 設定周波数(符号付) (主速/補助速共通) (下位) | -59000 ~ 59000 | 0.01HZ | |
| | 0x291E | 0x9E4E | RS485 トルク指令 | -5000 ~ 5000 | 0.1% | |
| | 0x2922 | 0x9E52 | RS485 トルクバイアス | -5000 ~ 5000 | 0.1% | |
| | 0x2926 | 0x9E56 | RS485 トルク制御時速度制限値(正転用) | 0 ~ 59000 | 0.01Hz | |
| | 0x2927 | 0x9E57 | RS485 トルク制御時速度制限値(逆転用) | 0 ~ 59000 | 0.0162 | |
| | 0x2932 | 0x9E62 | RS485 PID 目標値 (上位) (下位) | -10000 ~ 10000 | | |
| _ | 0x2933 | 0x9E63 | | | 0.01% | |
| | 0x293A | 0x9E6A | RS485 PID フィードバックデータ (上位) | | 0.01% | |
| | 0x293B | 0x9E6B | (下位) | | | |
| | 0x2946 | 0x9E76 | RS485 トルクリミット | 0 ~ 5000 | 0.1% | |
| | 0x3EB5 | 0xB3E5 | 出力端子機能 オプション出力(OPO 出力) | 0 ~ 0x7F | | |
| | 0x3EBC | 0xB3EC | コイルデ・-タ O (コイル番号 0000h~000Fh) | | | |
| | 0x3EBD | 0xB3ED | コイルデータ 1 (コイル番号 0010h~001Fh) | | 1 | |
| | 0x3EBE | 0xB3EE | コイルデータ 2 (コイル番号 0020h~002Fh) | $0 \sim 0$ xFFFF | ' | |
| | 0x3EBF | 0xB3EF | コイルデータ3 (コイル番号 0030h~003Fh) |] | | |
| | 0x3EC0 | 0xB3F0 | コイルデータ 4 (コイル番号 0040h~004Fh) | | | |

■インバータの保証基準及び保証期間

| 保証期間 | 工場出荷後 18 ヶ月または稼動後 12 ヶ月のうち短い方をもって保証期間と致します。 |
|--------|--|
| | 1. 取扱説明書に準拠する適切な設置および保守管理が行われ、かつカタログに記載された仕様もしくは |
| | 別途取り交わされた仕様条件下で運転が正しく行われた場合、弊社製品が正常に稼動することを保証 |
| | 致します。 |
| 保証内容 | 2. 弊社製品を構成する部品に欠陥や不良がなく、梱包および輸送に関しても不備がないことを保証致し |
| | ます。 |
| | 3. 出荷された弊社製品が、弊社外形図および仕様書に適合したものであることを保証致します。 |
| | 4.なお、補償範囲内であるかどうかは、弊社が判断致します。 |
| | 下記項目については、保証適用除外とさせて頂きます。 |
| | 1. インバータの取扱、設置の不具合に起因する故障。 |
| | 2. インバータの保管が弊社の定める保管要領書によって実施されていないなど、保守管理が不十分であ |
| | り、正しい取扱が行われていないことが原因による故障。 |
| | 3. 仕様を外れる運転が行われたことによる故障。 |
| 保証適用除外 | 4. インバータを改造したことに起因する故障。 |
| | 5.お客様範囲であるシーケンス回路等の不具合により、弊社製品に二次的故障が発生した場合。 |
| | 6. お客様の至急受部品もしくはご指定部品の不具合により生じた故障。 |
| | 7.地震、火災、水害、塩害、ガス害、落雷、その他の不可抗力が原因による故障。 |
| | 8.正常なご使用方法でも、冷却ファンの軸受けが自然磨耗、消耗、劣化したことが原因による故障。 |
| | 9.前各号の他弊社の責めに帰すことのできない事由による故障。 |
| その他 | 1. インバータの取付け、取り外しは弊社範囲外とします。 |
| ての他 | 2. インバータの運輸費用は、双方負担とします。 |

| 営業所(化 | 主友重機械精 | 幾販売株式会社) | TEL | FAX |
|-------|----------------------------|-------------------------------------|--------------|--------------|
| 北海道 | 〒007-0847 | 札幌市東区北 47 条東 16-1-38 | 011-781-9802 | 011-781-9807 |
| 仙台 | 〒980-0811 | 仙台市青葉区一番町 3-3-16(オー・エックス芭蕉の辻ビル) | 022-264-1242 | 022-224-7651 |
| 茨城 | 〒310-0803 | 水戸市城南 2-1-20(井門水戸ビル) | 029-306-7608 | 029-306-7618 |
| 北関東 | 〒330-0854 | さいたま市大宮区桜木町 4-242 (鐘塚ビル) | 048-650-4700 | 048-650-4615 |
| 千葉 | 〒260-0045 | 千葉市中央区弁天 1-15-1(細川ビル) | 043-206-7730 | 043-206-7731 |
| 東京 | 〒141-6025 | 東京都品川区大崎 2-1-1 (ThinkPark Tower) | 03-6737-2520 | 03-6866-5171 |
| 横浜 | 〒220-0005 | 横浜市西区南幸 2-19-4 (南幸折目ビル) | 045-290-6893 | 045-290-6885 |
| 長野 | 〒380-0936 | 長野市岡田町 166(森ビル) | 026-226-9050 | 026-226-9045 |
| 北陸 | 〒939-8071 | 富山市上袋 327-1 | 076-491-5660 | 076-491-5604 |
| 金沢 | 〒920-0919 | 金沢市南町 4-55 (WAKITA 金沢ビル) | 076-261-3551 | 076-261-3561 |
| 静岡 | ∓ 422 - 8063 | 静岡市駿河区馬渕 3-2-25 (T.K BLD) | 054-654-3123 | 054-654-3124 |
| 中部 | ∓ 460-0003 | 名古屋市中区錦 1-18-24(いちご伏見ビル) | 052-218-2980 | 052-218-2981 |
| 四日市 | 〒510-0064 | 三重県四日市市新正 4-17-20 | 059-353-7467 | 059-354-1320 |
| 滋賀 | 〒529-1601 | 滋賀県蒲生郡日野町大字松尾 334 | 0748-53-8900 | 0748-53-3510 |
| 京都 | 〒604-8187 | 京都市中京区御池通東洞院西入ル笹屋町 435 (京都御池第一生命ビル) | 075-231-2515 | 075-231-2615 |
| 大阪 | 〒530-0005 | 大阪市北区中之島 2-3-33 (大阪三井物産ビル) | 06-7635-3663 | 06-7711-5119 |
| 神戸 | 〒650-0044 | 神戸市中央区東川崎町 1-3-3(神戸ハーバーランドセンタービル) | 078-366-6610 | 078-366-6625 |
| 岡山 | 〒701-0113 | 岡山県倉敷市栗坂 854-10 | 086-463-5678 | 086-463-5608 |
| 広島 | 〒732-0827 | 広島市南区稲荷町 4-1 (広島稲荷町 NK ビル) | 082-568-2521 | 082-262-5544 |
| 四国 | 〒792-0003 | 愛媛県新居浜市新田町 3-4-23 (SES ビル) | 0897-32-7137 | 0897-34-1303 |
| 北九州 | 〒802-0001 | 北九州市小倉北区浅野 2-14-1 (KMM ビル) | 093-531-7760 | 093-531-7778 |
| 福岡 | 〒812-0025 | 福岡市博多区店屋町 8-30(博多フコク生命ビル) | 092-283-3277 | 092-283-3177 |
| 1 | | | | |

| 修理・メンテナンスのお問い合わせ | | | | | | | | | |
|------------------|--------------------------------------|----------------------|--------------|--------------|--|--|--|--|--|
| サービス | サービステクニカルセンター(住友重機械精機販売株式会社) TEL FAX | | | | | | | | |
| 全国共通 | 〒474-0023 | 愛知県大府市大東町 2-97-1 | 0562-45-6402 | 0562-44-1998 | | | | | |
| サービス | (センター(住) | 友重機械精機販売株式会社) | TEL | FAX | | | | | |
| 北海道 | 〒007-0847 | 札幌市東区北 47 条東 16-1-38 | 011-781-9803 | 011-781-9807 | | | | | |
| 東京 | 〒335-0031 | 埼玉県戸田市美女木 5-9-13 | 048-449-4766 | 048-449-4786 | | | | | |
| 大阪 | 〒567-0865 | 大阪府茨木市横江 2-1-20 | 072-637-3901 | 072-637-5774 | | | | | |
| 岡山 | 〒701-0113 | 岡山県倉敷市栗坂 854-10 | 086-464-3681 | 086-464-3682 | | | | | |
| 福岡 | 〒812-0893 | 福岡市博多区那珂 3-16-30 | 092-431-2678 | 092-431-2694 | | | | | |

技術的なお問い合わせ

お客様相談センター(住友重機械工業株式会社 PTC 事業部) http://www.shi.co.jp/ptc/

フリーダイヤル 0120-42-3196 営業時間

月曜日~金曜日 9:00~12:00 13:00~17:00 携帯電話から 0570-03-3196

FAX 03-6866-5160 (土・日・祝日、弊社休業日を除く)

記載内容は、製品改良などの理由により予告なく変更することがあります。