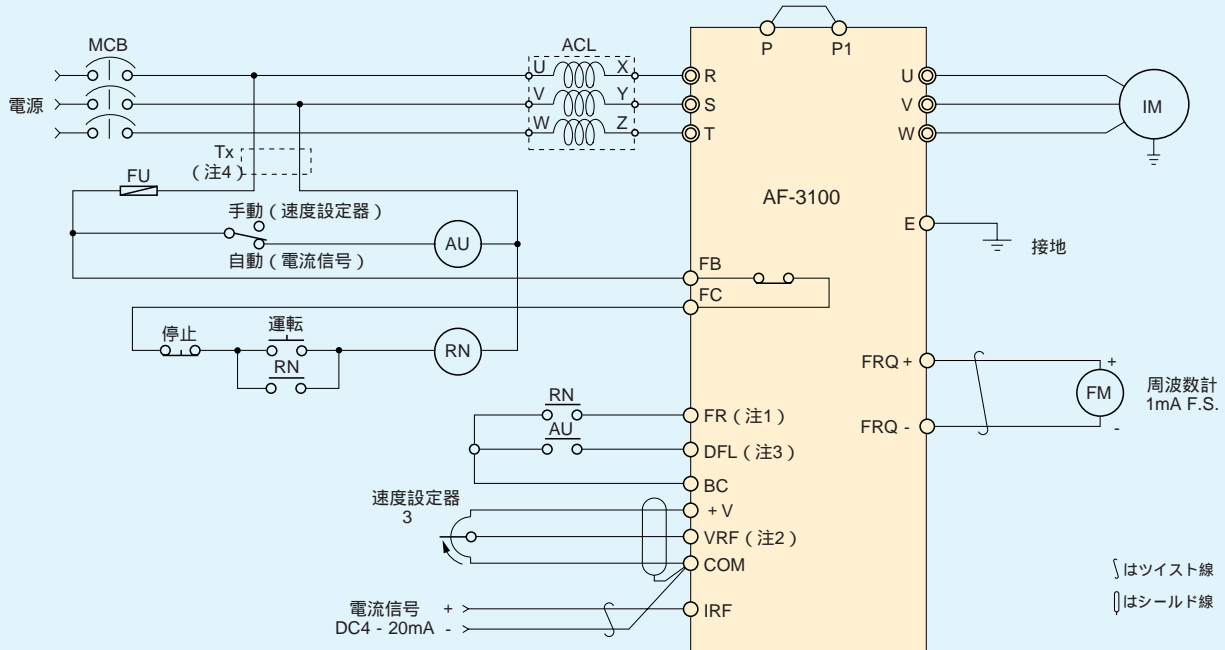


# ● 応用接続図 ●

## 電流信号 (DC4-20mA) による運転

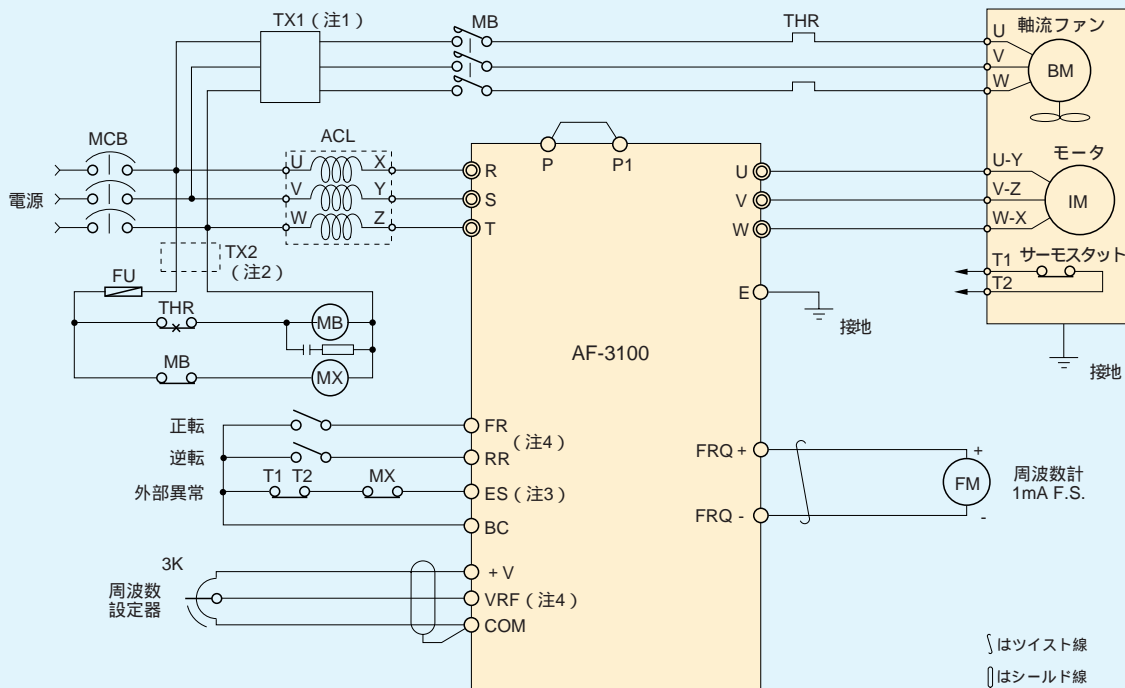
端子DFLを電流信号と電圧信号 (速度設定器) の切替信号入力として使用する場合



- 注1. パラメータA00の設定を1: 外部に設定してください。
- 注2. パラメータA12の設定を3: VRF 10Vに設定してください。
- 注3. パラメータF01の設定を8: 周波数指令、F18の設定を4: IRF 20mAに設定してください。
- 注4. 電源が400V級の場合は、降圧トランスを設けてください。

{} はツイスト線  
[] はシールド線

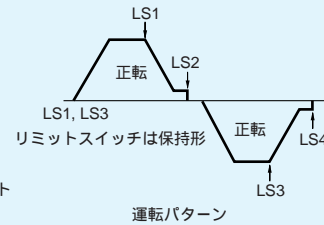
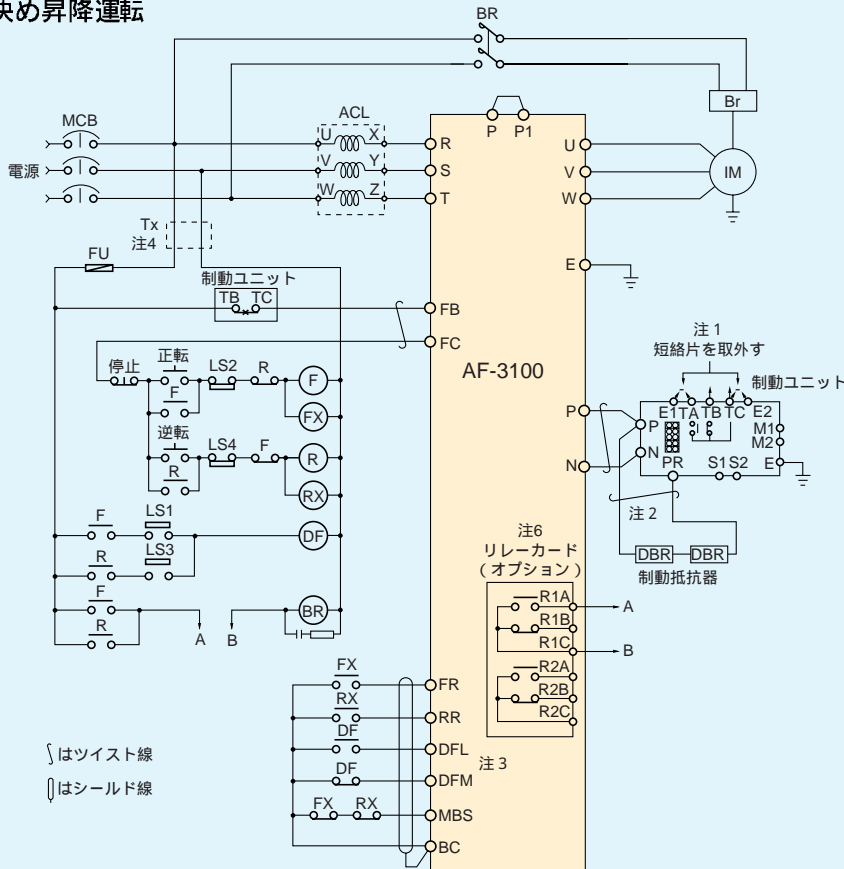
## 軸流ファン付モータの運転



- 注1. 電源が400Vクラスの場合、400 / 200Vトランスを設置してください。軸流ファンが400V仕様の場合は不要です。
- 注2. 電源が400Vクラスの場合、降圧トランスを設置してください。
- 注3. パラメータF00の設定値を (1: B接点) に設定してください。
- 注4. パラメータA00の設定値を (1: 外部) A12の設定値を (3: VRF 10V) に設定してください。

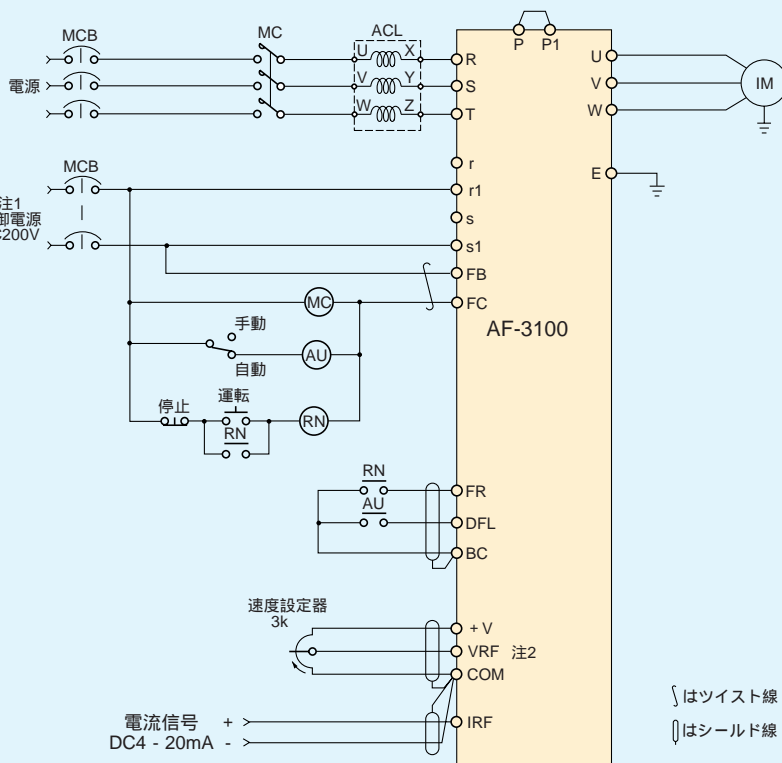
{} はツイスト線  
[] はシールド線

## 位置決め昇降運転



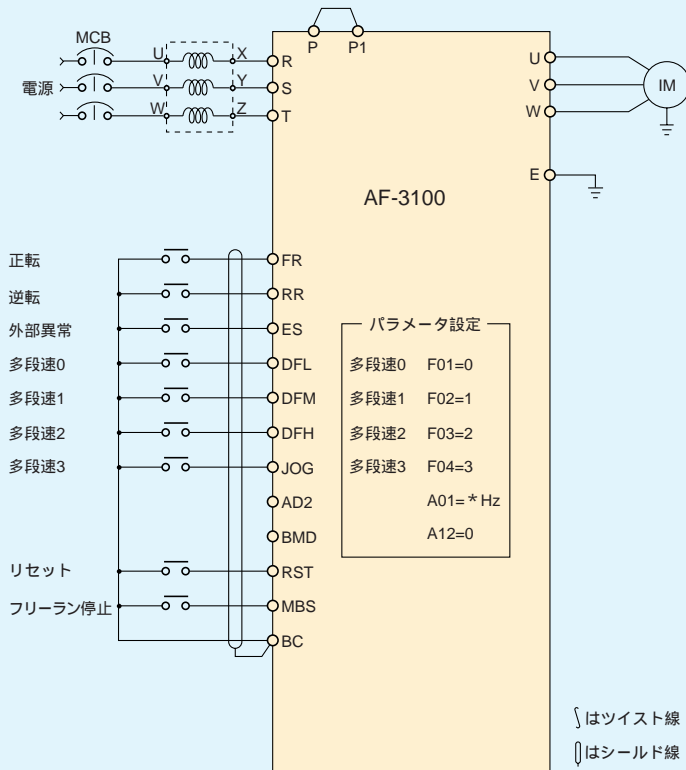
- 注1. 制動ユニットのサーマルトリップ信号(TA, TB, TC)を使用する場合、短絡片を取外してください。
- 注2. 制動抵抗器の配線は、難燃性の電線を使用してください。
- 注3. 周波数設定は、パラメータB00が低速、B01が高速設定になります。
- 注4. 電源が400Vクラスの場合は、降圧トランスを設けてください。
- 注5. パラメータE01を300Hz, E07を16に設定し、E00でブレーキ開放タイミングを合わせてください。  
パラメータE00の設定は通常1~2 Hzです。
- 注6. オプションのリレーカードを使用します。

## 外部制御電源入力



- 注1. 電源が400Vクラスでも制御電源仕様はAC200Vです。AC400V電源は使用できません。
- 注2. パラメータARの設定を3: VRF 10Vに設定してください。
- 注3. 外部制御電源入力を用いる場合、r-r1、s-s1の短絡片を取り外してから、外部制御電源を入力してください。

## 多段速度（16段速度）

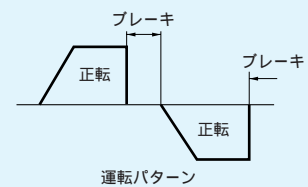
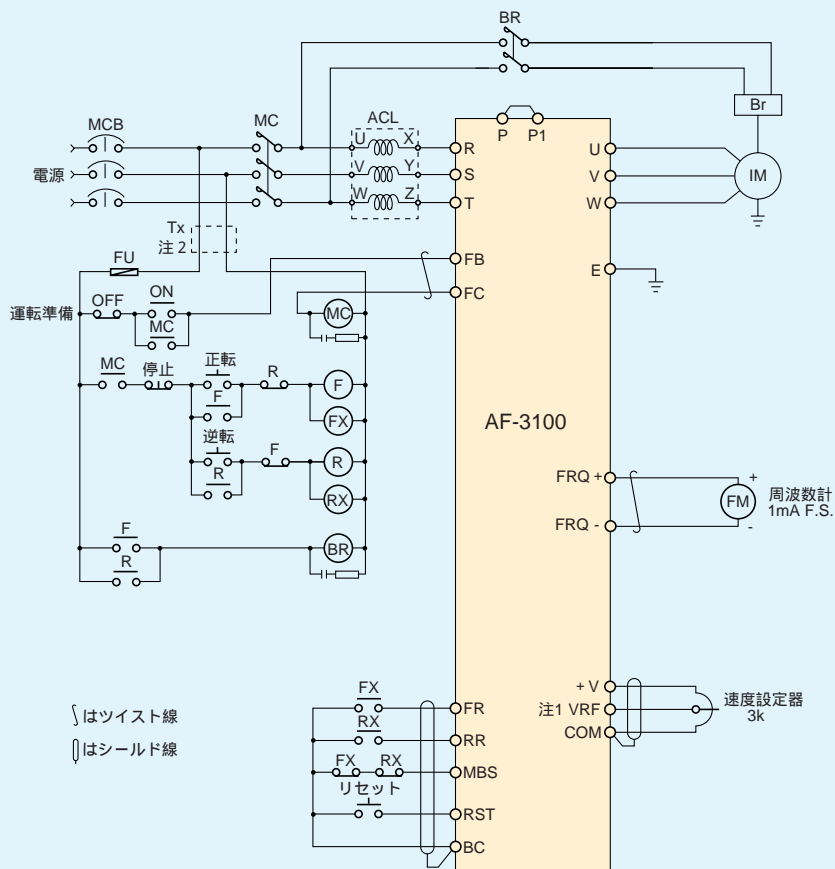


外部シーケンス信号による周波数設定

周波数設定	多段速 0	多段速 1	多段速 2	多段速 3
A 01	x	x	x	x
B 00		x	x	x
B 01	x		x	x
B 02			x	x
B 03	x	x		x
B 04		x		x
B 05	x			x
B 06				x
B 21	x	x	x	
B 22		x	x	
B 23	x		x	
B 24			x	
B 25	x	x		
B 26		x		
B 27	x			
B 28				

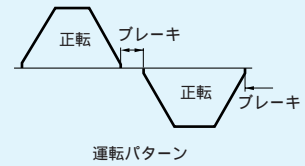
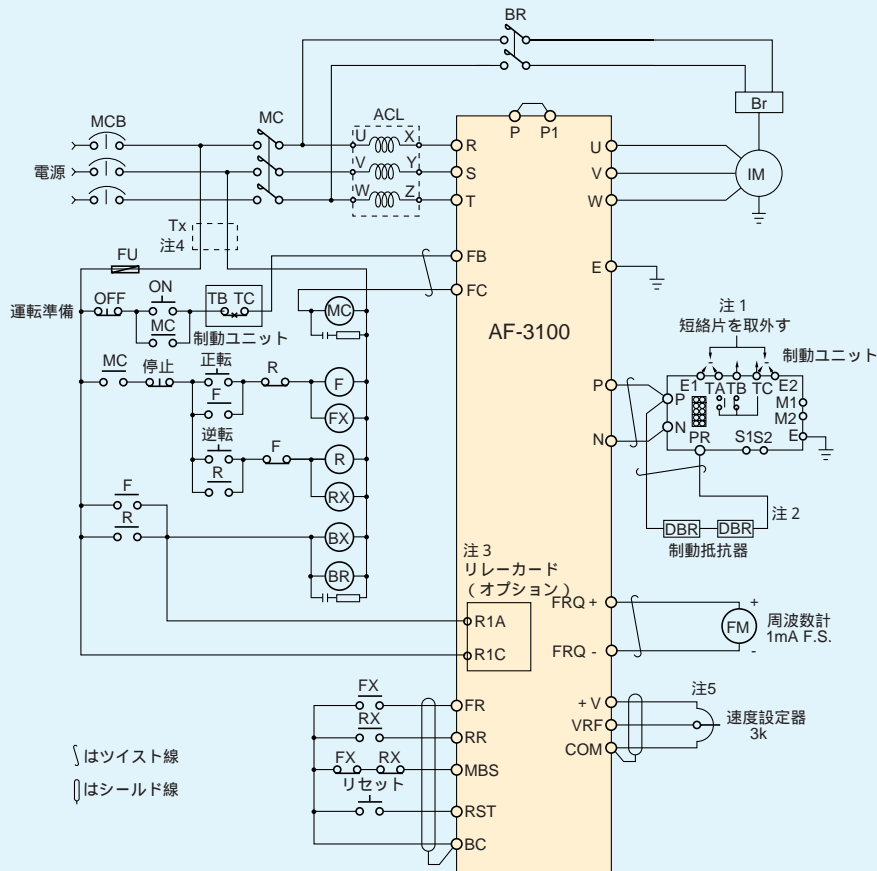
( x 印.....開放 , 印.....短絡 )

## ブレーキ付モータの運転 (電源側電磁接触器付の場合)



注1. パラメータA12の設定を、3:VRF 10Vに設定してください。  
注2. 電源が400Vクラスの場合は、降圧トランスを設けてください。

# ブレーキ付モータの運転 (電源側電磁接触器付・制動ユニット付の場合)



- 注1. 制動ユニットのサーマルトリップ信号(TA, TB, TC)を使用する場合、短絡片を取外してください。
- 注2. 制動抵抗器の配線は、難燃性の電線を使用してください。
- 注3. パラメータE07の設定値を15としてください。(端子R1A, R1Cの機能を運転中出力に変更)
- 注4. 電源が400Vクラスの場合は、降圧トランスを設けてください。
- 注5. パラメータA12の設定を3 : VRF 10Vに設定してください。