

# 機能一覧

モニタモード・基本設定モード

	HF	SF	コード	機能	モニタ・設定範囲	初期設定
モニタ			d01	出力周波数モニタ	0.0 ~ 360.0Hz	
			d02	出力電流モニタ	0.00 ~ 999.9A	
			d03	運転方向モニタ	F (正転), r (逆転), 口 (停止)	
			d04	PIDフィードバック値モニタ	0.01 ~ 9,999	
			d05	入力端子状態モニタ	ON / OFFの状態を示します	
			d06	出力端子状態モニタ	ON / OFFの状態を示します	
			d07	出力周波数換算値モニタ	(出力周波数Hz) × (換算値 : b86)	
			d08	異常モニタ	最新の異常内容を表示	
			d09	異常履歴モニタ	最新を除く過去2回の異常要因を表示	
設定			F01	出力周波数設定	0.5 ~ 360Hz	ボリューム設定値
			F02	加速時間1設定	0.1 ~ 3000S	10.0S
			F03	減速時間1設定	0.1 ~ 3000S	10.0S
			F04	運転方向設定	正転 / 逆転	正転
拡張機能選択			A--	拡張機能A (よく使う機能) へ入るコード		
			B--	拡張機能B (保護機能) へ入るコード		
			C--	拡張機能C (端子の設定機能) へ入るコード		
			H--	機能拡張H (センサレスベクトル運転の設定機能) へ入るコード		

拡張機能A(よく使う機能)

	HF	SF	コード	機能	モニタ・設定範囲	初期設定
基本設定			A01	周波数指令方法	00 : 本体ボリューム 01 : 制御端子への入力 02 : パネルおよびデジタルオペレータ	00
			A02	運転指令方法	01 : 制御端子への入力 02 : パネルおよびデジタルオペレータ	02
			A03	基底周波数設定	50 ~ 360Hz	60Hz
			A04	最高周波数設定	50 ~ 360Hz	60Hz
アナログ入力設定			A11	外部周波数スタート	0.0 ~ 360Hz	0.0Hz
			A12	外部周波数エンド	0.0 ~ 360Hz	0.0Hz
			A13	外部周波数スタート割合設定	0 ~ 100%	0%
			A14	外部周波数エンド割合設定	0 ~ 100%	100%
			A15	外部周波数スタートパターン切り替え	00 : スタート周波数(A11)からスタート 01 : 0Hzからスタート	01
		A16	外部周波数サンプリング回数設定	1 ~ 8回	8	
多段速周波数設定			A20 ~ A35	多段速周波数設定 (0速 ~ 15速)	設定範囲 : 0.0 ~ 360Hz 各設定を任意の値で行なえます	0速 : 0Hz 1速 : 5Hz 2速 : 10Hz 3速 : 15Hz 4速 : 20Hz 5速 : 30Hz 6速 : 40Hz 7速 : 50Hz 8速 : 60Hz 他は0Hz
			A38	寸動周波数設定	0.00 ~ 9.99Hz	1.0Hz
			A39	寸動停止動作選択	00 : フリーラン停止 01 : 減速停止 02 : 直流制動で停止	00
V/F特性			A41	トルクブーストモード選択	00 : 手動 01 : 自動	00
			A42	手動トルクブースト設定	0 ~ 99	30
			A43	手動トルクブースト周波数設定	0.0 ~ 50.0%	1.5%
			A44	V/F特性設定	00 : 定トルク01 : 低減トルク 02 : センサレスベクトル制御(HFのみ)	00
			A45	出力電圧ゲイン設定	50 ~ 100%	100%

	HF	SF	コード	機能	モニタ・設定範囲	初期設定
直流制動			A51	直流制動機能選択	00：無効 01：有効	00
			A52	直流制動周波数設定	0.00～10.0Hz	0.5
			A53	直流制動出力遅延時間設定	0.00～5S	0.0
			A54	直流制動力設定	0～100%	0
			A55	直流制動時間設定	0.0～60S	0.0
上下限リミッタ・ジャンプ周波数			A61	周波数上限リミッタ設定	0.0～360Hz	0.0Hz
			A62	周波数下限リミッタ設定	0.0～360Hz	0.0Hz
			A63	ジャンプ周波数1設定	0.0～360Hz	0.0Hz
			A64	ジャンプ周波数幅1設定	0.0～10Hz	0.5Hz
			A65	ジャンプ周波数2設定	0.0～360Hz	0.0Hz
			A66	ジャンプ周波数幅2設定	0.0～10Hz	0.5Hz
			A67	ジャンプ周波数3設定	0.0～360Hz	0.0Hz
			A68	ジャンプ周波数幅3設定	0.0～10Hz	0.5Hz
PID制御			A71	PID機能選択	00：PID制御なし 01：PID制御あり	00
			A72	Pゲイン設定	0.2～5倍	1.0
			A73	Iゲイン設定	0.0～150S	1.0
			A74	Dゲイン設定	0.0～100S	0.0
			A75	PIDスケール割合設定	0.01～99.9	1.0
AVR			A76	フィードバック入力方法設定	00：IRF端子（電流入力） 01：VRF端子（電圧入力）	00
			A81	AVR機能選択	00：常時ON 01：常時OFF 02：減速時のみOFF	02
加減速機能			A82	モータ受電電圧設定	200/220/230/240 200V級 380/400/415/440/460 400V級	200 / 400
			A92	加速時間2設定	0.1～3,000S	15.0S
			A93	減速時間2設定	0.1～3,000S	15.0S
			A94	2段加減速切り替え方法	00：外部接点信号（第2加減速端子） 01：プリセット周波数	00
			A95	加速時加速時間切り替え周波数	0～360Hz	0Hz
			A96	減速時減速時間切り替え周波数	0～360Hz	0Hz
			A97	加速パターン選択	00：直線 01：S字	00
			A98	加速パターン選択	00：直線 01：S字	00

拡張機能H(HF-320センサレス制御で使う機能)※注1)

	コード	機能	設定範囲	初期設定
制御関連	H01	オートチューニングモード選択	0:オートチューニングしない 1:オートチューニングする 2:抵抗値とインダクタンスの測定	0
	H02	モータ定数選択	0:標準モータ 1:AFモータ(インバータ用モータ) 2:オートチューニングデータ(H30～H34選択)	0
	H03	モータ容量	0.1 / 0.2 / 0.4 / 0.75 / 1.5 / 2.2 / 3.7 / 5.5 / 7.5(kW)	(注2)
	H04	モータ極数	2 / 4 / 6 / 8	4
	H05	速度応答調整	0～99 設定値1当たり10mec相当	20
	H06	安定化定数選択	0～255%	100
モータ定数	H20	1次抵抗	0～0.999,1.00～9.99,10.0～65.5 単位	(注3)
	H21	2次抵抗	0～0.999,1.00～9.99,10.0～65.5 単位	(注3)
	H22	漏れインダクタンス	0～0.999,1.00～9.99,10.0～65.5 単位mH	(注3)
	H23	無負荷電流	0～0.999,1.00～9.99,10.0～65.5 単位A	(注3)
	H24	イナーシャ	インバータと同一kWモータの単体イナーシャに対する割合 0～0.999,1000 単位%	2.0
オートチューニングによるモータ定数	H30	1次抵抗	0.～0.999,1.00～9.99,10.0～65.5 単位	(注3)
	H31	2次抵抗	0.～0.999,1.00～9.99,10.0～65.5 単位	(注3)
	H32	漏れインダクタンス	0.～0.999,1.00～9.99,10.0～65.5 単位	(注3)
	H33	無負荷電流	0.～0.999,1.00～9.99,10.0～65.5 単位mH	(注3)
	H24	イナーシャ	インバータと同一kWモータの単体イナーシャに対する割合 0～0.999,1000 単位%	2.0

(注1) HパラメータはSF-320シリーズにはありません。

(注3) インバータと同一容量の住友標準モータのデータ

(注2) インバータと同一容量