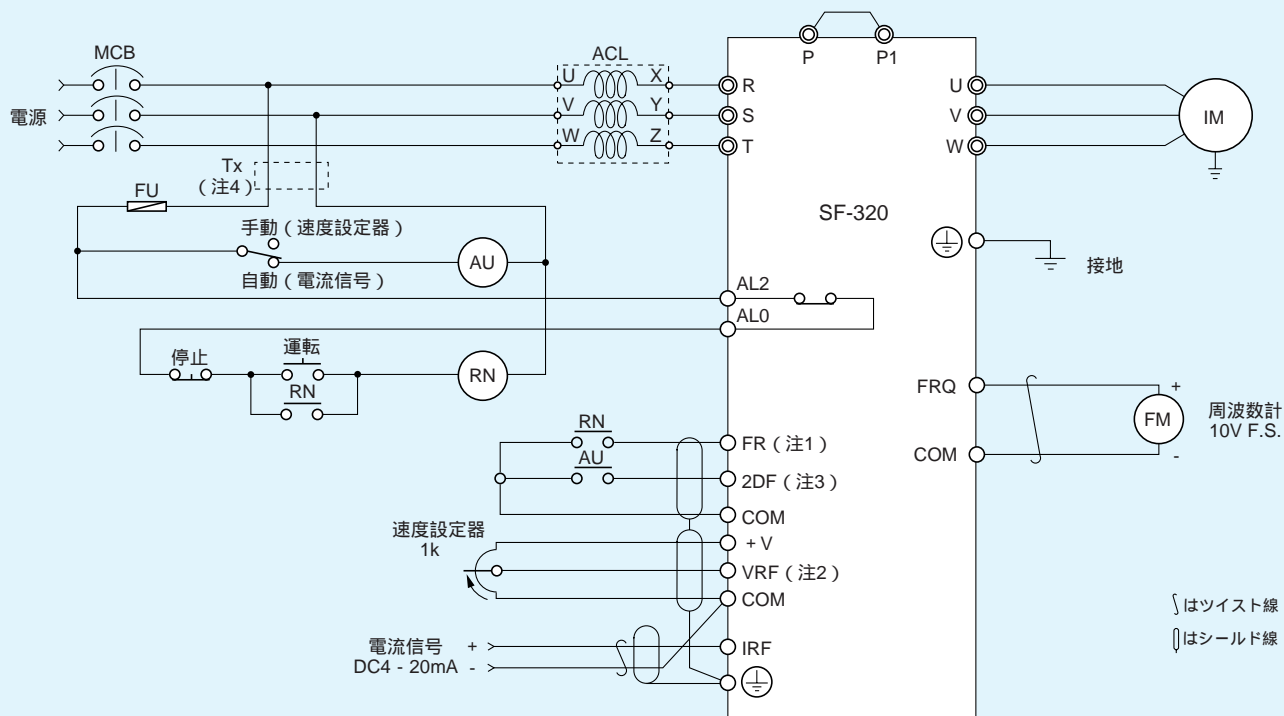


# ◆ 応用接続図

PID使用回路はP24を参照して下さい。

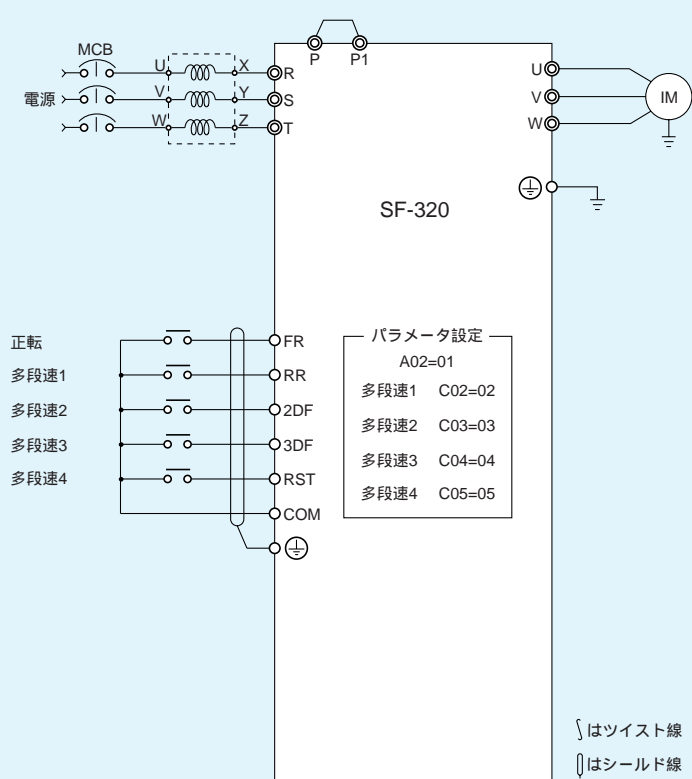
## 電流信号( DC4-20mA )による運転

端子2DF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A02の設定を01: 制御回路への入力に設定してください。
- 注2. パラメータA01の設定を01: 制御回路への入力に設定してください。
- 注3. パラメータC03の設定を16: 電流入力選択にしてください。
- 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。

## 多段速運転 ( 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 1	多段速 2	多段速 3	多段速 4
A 20	×	×	×	×
A 21		×	×	×
A 22	×		×	×
A 23			×	×
A 24	×	×		×
A 25		×		×
A 26	×			×
A 27				×
A 28	×	×	×	
A 29		×	×	
A 30	×		×	
A 31			×	
A 32	×	×		
A 33		×		
A 34	×			
A 35				

( ×印.....開放 , 印.....短絡 )