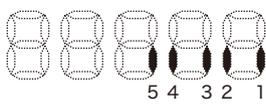
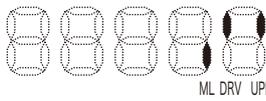
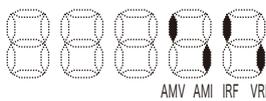
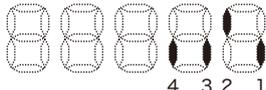


パラメータ一覧

dパラメータ (モニタパラメータ)

| コード | 名称 | データ範囲 |
|---------------|--------------------------|---|
| dA-01 | 出力周波数モニタ | 0.00 ~ 590.00 Hz |
| dA-02 | 出力電流モニタ | 0.00 ~ 655.35 A |
| dA-03 | 運転方向モニタ | o: 停止中 / d: 0Hz 出力中 / F: 正転中 / r: 逆転中 |
| dA-04 | 周波数指令モニタ (計算後) (符号付) | -590.00 ~ 590.00 Hz |
| dA-06 | 出力周波数変換モニタ | 0.00 ~ 59000.00 |
| dA-08 | 速度検出値モニタ | -590.00 ~ 590.00 Hz |
| dA-12 | 出力周波数モニタ (符号付) | -590.00 ~ 590.00 Hz |
| dA-14 | 周波数上限リミットモニタ | 0.00 ~ 590.00 Hz |
| dA-15 | トルク指令モニタ (計算後) | -1000.0 ~ 1000.0 % |
| dA-16 | トルクリミットモニタ | 0.0 ~ 500.0 % |
| dA-17 | 出力トルクモニタ | -1000.0 ~ 1000.0 % |
| dA-18 | 出力電圧モニタ (実効値) | 0.0 ~ 800.0 V |
| dA-20 | 現在位置モニタ | 絶対位置制御モード: -268435455 ~ 268435455 pls/ 高分解能絶対位置制御モード: -1073741823 ~ 1073741823 pls |
| dA-28 | パルスカウンタモニタ | 0 ~ 2147483647 |
| dA-30 | 入力電力モニタ | 0.00 ~ 655.35 kW |
| dA-32 | 積算入力電力モニタ | 0.0 ~ 1000000.0 kWh |
| dA-34 | 出力電力モニタ | 0.00 ~ 655.35 kW |
| dA-36 | 積算出力電力モニタ | 0.0 ~ 1000000.0 kWh |
| dA-40 | 直流電圧モニタ | DC0.0 ~ 1000.0 V |
| dA-41 | DBTR 負荷率モニタ | |
| dA-42 | 電子サーマル負荷率モニタ (モータ) | 0.00 ~ 100.00 % |
| dA-43 | 電子サーマル負荷率モニタ (インバータ) | |
| dA-44 | Safety STO 端子モニタ |  <p>1: ST1 端子 (STO または 運転許可) 2: ST2 端子 (STO または 運転許可) 3: EDM 端子 (OFF または ON) 4: SFM1 信号 (OFF または ON) 5: SFM2 信号 (OFF または ON)</p> |
| dA-45 | Safety STO モニタ | 00: 入力なし (no) / 01: P-1A (-F20-) / 02: P-2A (-F10-) / 03: P-1b (-F02-) / 04: P-2b (-F01-) / 05: P-1C (-F22-) / 06: P-2C (-F11-) / 07: STO (--S--) |
| dA-51 | 入力端子モニタ |  <p>(例) FR, RR: ON</p> |
| dA-54 | 出力端子モニタ |  <p>(例) UPF, DRV: ON / ML: OFF</p> |
| dA-60 | アナログ入出力選択状態モニタ |  <p>(例) VRF: アナログ電流入力 IRF: アナログ電圧入力 AMI: アナログ電流出力 AMV: 常に電圧表示となります</p> |
| dA-61 | アナログ入力 [VRF] モニタ | |
| dA-62 | アナログ入力 [IRF] モニタ | 0.00 ~ 100.00 % |
| dA-70 | パルス入力モニタ | -100.00 ~ 100.00 % |
| dA-81 | オプション実装状態モニタ | 00: (0x00) なし / 02 ~ 06: 予約領域 / 07: (0x07) CC-Link |
| db-30 ~ db-34 | PID1 フィードバックデータモニタ 1 ~ 3 | -100.00 ~ 100.00 % (表示は PID1 スケール調整 (AH-04, 05, 06) による) |
| db-36 | PID2 フィードバックデータモニタ | -100.00 ~ 100.00 % (表示は PID2 スケール調整 (AJ-04, 05, 06) による) |
| db-42 | PID1 目標値モニタ (演算後) | -100.00 ~ 100.00 % (表示は PID1 スケール調整 (AH-04, 05, 06) による) |
| db-44 | PID1 フィードバックデータモニタ (演算後) | |
| db-50 | PID1 出力モニタ | -100.00 ~ 100.00 % |
| db-51 | PID1 偏差モニタ | |
| db-52 ~ db-54 | PID1 偏差モニタ 1 ~ 3 | -200.00 ~ 200.00 % |
| db-55 | PID2 出力モニタ | -100.00 ~ 100.00 % |
| db-56 | PID2 偏差モニタ | -200.00 ~ 200.00 % |
| db-61 | PID 現在 P ゲインモニタ | 0.0 ~ 100.0 |
| db-62 | PID 現在 I ゲインモニタ | 0.0 ~ 3600.0 s |
| db-63 | PID 現在 D ゲインモニタ | 0.00 ~ 100.00 s |
| db-64 | PID フィードフォワードモニタ | 0.00 ~ 100.00 % |
| dC-01 | インバータ負荷仕様選択状態モニタ | 01: 軽負荷 (LD) / 02: 標準負荷 (ND) |
| dC-02 | 定格電流モニタ | 0.0 ~ 6553.5 A |
| dC-07 | 主速指令先モニタ | 01: [VRF] 端子入力 / 02: [IRF] 端子入力 / 07: 多段速 0 速 / 09: 多段速 1 / 10: 多段速 2 / 11: 多段速 3 / 12: 多段速 4 / 13: 多段速 5 / 14: 多段速 6 / 15: 多段速 7 / 16: 多段速 8 / 17: 多段速 9 / 18: 多段速 10 / 19: 多段速 11 / 20: 多段速 12 / 21: 多段速 13 / 22: 多段速 14 / 23: 多段速 15 / 24: ジョギング / 25: RS485 設定 / 26: オプション / 29: パルス入力 / 31: 予約領域 / 32: PID 演算 / 34: AHD 保持速度 |
| dC-08 | 補助速指令先モニタ | 00: 無効 / 01: [VRF] 端子入力 / 02: [IRF] 端子入力 / 08: 補助速 (パラメータ) / 25: RS485 設定 / 26: オプション / 29: パルス入力 / 31: 予約領域 / 32: PID 演算 |
| dC-10 | 運転指令先モニタ | 00: [FRJ]/[RR] 端子 / 01: 3 ワイヤ / 02: 操作パネルの RUN キー / 03: RS485 設定 / 04: オプション |
| dC-15 | 冷却フィン温度モニタ | -20.0 ~ 200.0 °C |
| dC-16 | 寿命診断モニタ |  <p>1: 基板上の電解コンデンサ 2: 冷却ファン 3: パワーモジュール 4: 突入電流防止回路</p> |

| コード | 名称 | データ範囲 |
|----------------------|------------------------|--|
| dC-20 | 累積起動回数モニタ | 1 ~ 65535 |
| dC-21 | 電源投入回数モニタ | |
| dC-22 | RUN 中累積時間モニタ | |
| dC-24 | 累積電源 ON 時間モニタ | 0 ~ 1000000 h |
| dC-26 | 冷却ファン累積稼働時間モニタ | |
| dC-30 | ユーザ選択 2 種モニタ | |
| dC-31 | 非定常検出値モニタ | -100.00 ~ 100.00 % |
| dC-32 | 非定常検出上限モニタ | |
| dC-33 | 非定常検出下限モニタ | |
| dC-37 | アイコン 2 LIM 詳細モニタ | 00: モータ駆動制限状態ではない /01: 過電流抑制中 /02: ストール防止中 /03: 過電圧抑制中 /04: トルク制限中 /05: 上下限リミット, ジャンプ周波数設定制限中 /06: 最低周波数設定制限中 |
| dC-38 | アイコン 2 ALT 詳細モニタ | 00: 予告機能の動作状態でない /01: 過負荷予告 /02: モータサーマル予告 /03: コントローラサーマル予告 /04: モータ過熱予告 |
| dC-39 | アイコン 2 RETRY 詳細モニタ | 00: リトライの再起動の状態でない /01: リトライ待機中 /02: 再始動待機中 |
| dC-40 | アイコン 2 NRDY 詳細モニタ | 00: 準備完了状態 (IRDY=ON) /01: トリップ発生 /02: 電源異常 /03: リセット中 /04: STO /05: 待機中 /06: データ不整合 その他 (FB なし, AB 相設定矛盾等含む) /07: シーケンス異常 /08: フリーラン /09: 強制停止 |
| dC-45 | IM/SM モニタ | 00: IM 選択中 /01: SM 選択中 |
| dC-47 | オートチューニングモードモニタ | 00: -- /01: オートチューニング完了 /02: オートチューニング失敗 |
| dC-49 | 強制運転モードモニタ | 00: 無効 /01: 強制運転 /02: バイパス |
| dC-50 | ファームウェア Ver. モニタ (I/O) | 00.00 ~ 99.99 (MM.mm) /MM: メジャー, mm: マイナー |
| dC-53 | ファームウェア Gr. モニタ | 00: 標準 |
| dC-87 | ファームウェア Ver. モニタ (コア) | 00.00 ~ 99.99 (MM.mm) /MM: メジャー, mm: マイナー |
| dE-01 | トリップ回数モニタ | 0 ~ 65535 回 |
| dE-11 | トリップモニタ 1 要因 | E001 ~ E122 |
| | トリップモニタ 1 出力周波数 (符号付) | -590.00 ~ 590.00 Hz |
| | トリップモニタ 1 出力電流 | 0.00 ~ 655.35 A |
| | トリップモニタ 1 P-N 間直流電圧 | 0.0 ~ 1000.0 Vdc |
| | トリップモニタ 1 インバータ状態 | 00: 初期化 /01: 地絡検出 /02: 停止 /03: 運転待機 /04: 運転準備 /05: 運転 /06: 停止待機 /07: リトライ待機 /08: リトライ |
| | トリップモニタ 1 LAD (加減速) 状態 | 00: 遮断 /01: 最低速度 /02: 加速 /03: 減速 /04: 定速 /05: 再始動 |
| | トリップモニタ 1 INV 制御モード | 00: 遮断 /01: 速度制御 /02: 始動 /03: 直流制動 /06: 位置制御 /07: トルク制御 /08: 再始動 /09: 磁極位置検出 /10: 地絡検出 /11: 非回転測定 |
| | トリップモニタ 1 制限状態 | 00: モータ駆動制限状態ではない /01: 過電流抑制中 /02: ストール防止中 /03: 過電圧抑制中 /04: トルク制限中 /05: 上下限リミット, ジャンプ周波数設定制限中 /06: 最低周波数 設定制限中 |
| | トリップモニタ 1 特殊状態 | 00: 特殊機能状態ではない /01: オートチューニング中 /02: シミュレーションモード中 /04: EMF モード中 /05: BYP モード中 |
| | トリップモニタ 1 RUN 時間 | 0 ~ 1000000 h |
| | トリップモニタ 1 電源 ON 時間 | 1 ~ 1000000 h |
| トリップモニタ 1 絶対時間 年 / 月 | YY/MM | |
| トリップモニタ 1 絶対時間 日 / 曜 | DD/WW | |
| トリップモニタ 1 絶対時間 時 / 分 | HH/mm | |
| dE-12 ~ dE-20 | トリップモニタ 2 ~ 10 | dE-11 と同じ |
| dE-31 | リトライモニタ 1 要因 | r001 ~ r009 |
| | リトライモニタ 1 出力周波数 (符号付) | -590.00 ~ 590.00 Hz |
| | リトライモニタ 1 出力電流 | 0.00 ~ 655.35 A |
| | リトライモニタ 1 P-N 間直流電圧 | 0.0 ~ 1000.0 Vdc |
| | リトライモニタ 1 インバータ状態 | dE-11 と同じ |
| | リトライモニタ 1 LAD (加減速) 状態 | |
| | リトライモニタ 1 INV 制御モード | |
| | リトライモニタ 1 制限状態 | |
| | リトライモニタ 1 特殊状態 | |
| | リトライモニタ 1 RUN 時間 | 0 ~ 1000000 h |
| | リトライモニタ 1 電源 ON 時間 | 1 ~ 1000000 h |
| リトライモニタ 1 絶対時間 年 / 月 | YY/MM | |
| リトライモニタ 1 絶対時間 日 / 曜 | DD/WW | |
| リトライモニタ 1 絶対時間 時 / 分 | HH/mm | |
| dE-32 ~ dE-40 | リトライモニタ 2 ~ 10 | dE-31 と同じ |
| dE-50 | ワーニングモニタ | ワーニングコード |

F パラメータ (指令モニタ / 設定)

| コード | 名称 | データ範囲 | 初期値 |
|-------|---------------------|--|-------|
| FA-01 | 主速指令設定 (モニタ) | 0.00 ~ 590.00 Hz | 10.00 |
| FA-02 | 補助速指令設定 (モニタ) | | 0.00 |
| FA-10 | 加速時間設定 (モニタ) | 0.00 ~ 3600.00 s | 10.00 |
| FA-12 | 減速時間設定 (モニタ) | | 0.00 |
| FA-15 | トルク指令設定 (モニタ) | -500.0 ~ 500.0 % | 0.0 |
| FA-16 | トルクバイパス設定 (モニタ) | | 0.0 |
| FA-20 | 位置指令設定 (モニタ) | 絶対位置制御モード: -268435455 ~ 268435455 pls 高分解能絶対位置制御モード: -1073741823 ~ 1073741823 pls | 0 |
| FA-30 | PID1 目標値 1 設定 (モニタ) | -100.00 ~ 100.00 % (表示は PID1 スケール調整 (AH-04, 05, 06) による) | 0.00 |
| FA-32 | PID1 目標値 2 設定 (モニタ) | | |
| FA-34 | PID1 目標値 3 設定 (モニタ) | | |
| FA-36 | PID2 目標値設定 (モニタ) | | 0.00 |

A パラメータ (運転機能)

| コード | 名称 | データ範囲 | 初期値 |
|------------------|---|---|----------------------|
| AA101 | 第1主速指令選択 | 01: [VRF] 端子入力 /02: [IRF] 端子入力 /07: パラメータ設定 /08: RS485 設定 /09: オプション 12: ハルス入力 /14: 予約領域 /15: PID 演算 | 07 |
| AA102 | 第1補助速指令選択 | 00: 無効 /01: [VRF] 端子入力 /02: [IRF] 端子入力 /07: パラメータ設定 /08: RS485 設定 09: オプション /12: ハルス入力 /14: 予約領域 /15: PID 演算 | 0.00 |
| AA104 | 第1補助速設定 | 0.00 ~ 590.00 Hz | 0.00 |
| AA105 | 第1演算子選択 | 00: 無効 /01: 加算 [ADD] /02: 減算 [SUB] /03: 乗算 [MUL] | 00 |
| AA106 | 第1加算周波数設定 | -590.00 ~ 590.00 Hz | 0.00 |
| AA111 | 第1運転指令選択 | 00: [FR]/[RR] 端子 /01: 3ワイヤ /02: 操作パネルの RUN キー /03: RS485 設定 /04: オプション | 02 |
| AA-12 | RUN キー運転方向選択 | 00: 正転 /01: 逆転 | 00 |
| AA-13 | STOP キー選択 | 00: 無効 /01: 有効 /02: リセットのみ有効 | 01 |
| AA114 | 第1運転方向制限選択 | 00: 制限なし /01: 正転のみ有効 /02: 逆転のみ有効 | 00 |
| AA115 | 第1停止方式選択 | 00: 減速停止 /01: フリーランストップ | 00 |
| AA121 | 第1制御方式 | 00: V/f 制御トルク特性 (IM) /01: V/f 制御低減トルク特性 (IM) /02: V/f 制御自由 V/f (IM) 03: V/f 制御自動トルクブースト (IM) /08: センサレスベクトル制御 (IM) 11: センサレスベクトル制御 (SM/PMM) | 00 (標準) 08 (耐圧防爆) |
| AA123 | 第1ベクトル制御モード選択 | 00: 速度/トルク制御モード /02: 絶対位置制御モード /03: 高分解能絶対位置制御モード | 00 |
| AA124 | 第1センサ付速度補償選択 | 00: 無効 /01: 有効 | 00 |
| Ab-01 | 周波数変換係数 | 0.01 ~ 100.00 | 1.00 |
| Ab-03 | 多段速選択 | 00: バイナリ (16 速) /01: ビット (8 速) | 00 |
| Ab110 | 第1多段速 0 速 | 0.00 ~ 最高周波数 Hz | 10.00 |
| Ab-11 | 多段速 1 速 | | 20.00 |
| Ab-12 | 多段速 2 速 | | 30.00 |
| Ab-13 | 多段速 3 速 | | 40.00 |
| Ab-14 ~ Ab-25 | 多段速 4 速 ~ 15 速 | | 0.00 |
| AC-01 | 加減速時間入力選択 | 00: パラメータ設定 /01: オプション /04: 予約領域 | 00 |
| AC-02 | 多段加減速選択 | 00: 共通 /01: 多段加減速 | 00 |
| AC-03 | 加速パターン選択 | 00: 直線加速 /01: S 字加速 /02: U 字加速 /03: 逆 U 字加速 /04: エレベータ S 字加速 | 01 |
| AC-04 | 減速パターン選択 | | |
| AC-05 | 加速曲線定数 (S, U, 逆 U 字) | 1 ~ 10 | 2 |
| AC-06 | 減速曲線定数 (S, U, 逆 U 字) | 1 ~ 10 | |
| AC-08 | EL-S 字 加速時曲線比率 1 | 0 ~ (100-[AC-09]) % | |
| AC-09 | EL-S 字 加速時曲線比率 2 | 0 ~ (100-[AC-08]) % | |
| AC-10 | EL-S 字 減速時曲線比率 1 | 0 ~ (100-[AC-11]) % | 10 |
| AC-11 | EL-S 字 減速時曲線比率 2 | 0 ~ (100-[AC-10]) % | |
| AC115 | 第12段加減速選択 | 00: [AD2] 端子による切替 /01: 設定による切替 /02: 正逆転切替時のみの切替 | 00 |
| AC116 | 第12段加速周波数 | 0.00 ~ 590.00 Hz | 0.00 |
| AC117 | 第12段減速周波数 | | |
| AC120 | 第1加速時間 1 | 0.00 ~ 3600.00 s | 10.00 |
| AC122 | 第1減速時間 1 | | |
| AC124 | 第1加速時間 2 | | |
| AC126 | 第1減速時間 2 | | |
| AC-30 ~ AC-86 | 多段速 1 ~ 15 加速時間 (AC-30, 34, 38, 42...86) | 0.00 ~ 3600.00 s | 0.00 |
| AC-32 ~ AC-88 | 多段速 1 ~ 15 減速時間 (AC-32, 36, 40, 44...88) | | |
| Ad-01 | トルク指令入力選択 | 01: [VRF] 端子入力 /02: [IRF] 端子入力 /07: パラメータ設定 /08: RS485 設定 /09: オプション 12: ハルス入力 /15: PID 演算 | 01 |
| Ad-02 | トルク指令設定 | -500.0 ~ 500.0 % | 0.0 |
| Ad-03 | トルク指令極性選択 | 00: 符号通り /01: 回転方向に従う | 01 |
| Ad-04 | 速度/トルク制御切替時間 | 0 ~ 1000 (ms) | 100 |
| Ad-11 | トルクバイアス入力選択 | 00: 無効 /01: [VRF] 端子入力 /02: [IRF] 端子入力 /07: パラメータ設定 /08: RS485 設定 09: オプション /12: ハルス入力 /15: PID 演算 | 00 |
| Ad-12 | トルクバイアス設定 | -500.0 ~ 500.0 (%) | 0.0 |
| Ad-13 | トルクバイアス極性選択 | 00: 符号通り /01: 回転方向に従う | 00 |
| Ad-14 | トルクバイアス有効端子 [TBS] 選択 | 00: 無効 /01: 有効 | 00 |
| Ad-40 | トルク制御時 速度制限値入力選択 | 01: [VRF] 端子入力 /02: [IRF] 端子入力 /07: パラメータ設定 /08: RS485 設定 /09: オプション 12: ハルス入力 | 07 |
| Ad-41 | トルク制御時 速度制限値 (正転側) | 0.00 ~ 最高周波数 Hz | 0.00 |
| Ad-42 | トルク制御時 速度制限値 (逆転側) | | |
| AE-04 | 位置決め完了範囲設定 | 0 ~ 10000 pls | 50 |
| AE-05 | 位置決め完了デレイ時間設定 | 0.00 ~ 10.00 s | 0.00 |
| AE-10 | オリエンテーション停止位置入力先選択 | 00: パラメータ設定 /01: オプション | 00 |
| AE-11 | オリエンテーション停止位置 | 0 ~ 4095 | 0 |
| AE-12 | オリエンテーション速度設定 | 0.00 ~ 120.00 Hz | 5.00 |
| AE-13 | オリエンテーション方向設定 | 00: 正転 /01: 逆転 | 00 |
| AE-14 | ブレーキ制御時 簡易位置決め DB 制御 | 00: 簡易位置決め DB 制御無効 /01: 簡易位置決め DB 制御有効 | 00 |
| AE-15 | クリープ速度設定 | [Hb*30] ~ 10.00 Hz | 5.00 |
| AE-16 | クリープ速度移動量 | 0 ~ 16384 pls | 2560 |
| AE-17 | 位置決め再開範囲設定 | 0 ~ 10000 pls | 0 |
| AE-20 ~ AE-50 | 位置指令 0 ~ 15 (AE-20, 22, 24, 26...50) | 絶対位置制御モード: -268435455 ~ 268435455 pls 高分解能絶対位置制御モード: -1073741823 ~ 1073741823 pls | 0 |
| AE-52 | 位置範囲指定 (正転側) | 絶対位置制御モード: 0 ~ 268435455 pls / 高分解能絶対位置制御モード: 0 ~ 1073741823 pls | 268435455 |
| AE-54 | 位置範囲指定 (逆転側) | 絶対位置制御モード: -268435455 ~ 0 pls / 高分解能絶対位置制御モード: -1073741823 ~ 0 pls | -268435455 |
| AE-56 | 位置決めモード選択 | 00: リミットあり /01: リミットなし | 00 |
| AE-60 | ティーチング選択 | 00: X00/01: X01/02: X02/03: X03/04: X04/05: X05/06: X06/07: X07/08: X08/09: X09 10: X10/11: X11/12: X12/13: X13/14: X14/15: X15 | 00 |
| AE-61 | 電源遮断時の現在位置記憶 | 00: 無効 /01: 有効 | 00 |

| コード | 名称 | データ範囲 | 初期値 |
|------------------|---|--|---------------|
| AE-62 | プリセット位置データ | 絶対位置制御モード: -268435455 ~ 268435455 pls 高分解能絶対位置制御モード: -1073741823 ~ 1073741823 pls | 0 |
| AE-64 | 減速停止距離計算用ゲイン | 50.00 ~ 200.00 % | 100.00 |
| AE-65 | 減速停止距離計算用バイアス | 0.00 ~ 655.35 % | 0.00 |
| AE-70 | 原点復帰モード選択 | 00: 低速原点復帰 /01: 高速原点復帰 /02: 高速原点復帰 2 | 00 |
| AE-71 | 原点復帰方向選択 | 00: 正転 /01: 逆転 | 01 |
| AE-72 | 低速原点復帰速度 | 0.00 ~ 10.00 Hz | 5.00 |
| AE-73 | 高速原点復帰速度 | 0.00 ~ 最高周波数 Hz | 5.00 |
| AE-74 | ORG 端子動作選択 | 00: 運転指令なし /01: 運転指令兼用 | 01 |
| AF101 | 第1 直流制動選択 | 00: 無効 / 01: 有効 /02: 有効 (速度指令のみで動作) | 00 |
| AF103 | 第1 直流制動周波数 | 0.00 ~ 590.00 Hz | 0.50 |
| AF104 | 第1 直流制動遅延時間 | 0.00 ~ 5.00 s | 0.00 |
| AF105 | 第1 停止時直流制動力 | 0 ~ 100 % | 50 |
| AF106 | 第1 停止時直流制動時間 | 0.00 ~ 60.00 s | 0.50 |
| AF107 | 第1 直流制動トリガ選択 | 00: エッジ動作 /01: レベル動作 | 01 |
| AF108 | 第1 始動時直流制動力 | 0 ~ 100 % | 0 |
| AF109 | 第1 始動時直流制動時間 | 0.00 ~ 60.00 s | 0.00 |
| AF120 | 第1 コンタクタ制御選択 | 00: 無効 /01: 有効 (1次側) /02: 有効 (2次側) | 00 |
| AF121 | 第1 始動待機時間 | | 0.20 |
| AF122 | 第1 コンタクタ開放遅れ時間 | | 0.10 |
| AF123 | 第1 コンタクタチェック時間 | 0.00 ~ 5.00 s | 0.10 |
| AF130 | 第1 ブレーキ制御選択 | 00: 無効 /01: ブレーキ制御有効 /02: ブレーキ制御有効 (正逆個別) | 00 |
| AF131 | 第1 ブレーキ開放確立待ち時間 (正転側) | | |
| AF132 | 第1 加速待ち時間 (正転側) | 0.00 ~ 5.00 s | 0.00 |
| AF133 | 第1 停止待ち時間 (正転側) | | |
| AF134 | 第1 ブレーキ確認待ち時間 (正転側) | 0.00 ~ 5.00 s | 0.00 |
| AF135 | 第1 ブレーキ開放周波数 (正転側) | 0.00 ~ 590.00 Hz | 0.00 |
| AF136 | 第1 ブレーキ開放電流 (正転側) | (0.00 ~ 2.00) × インバータ定格出力電流 A | 1.00 × 定格出力電流 |
| AF137 | 第1 ブレーキ投入周波数 (正転側) | 0.00 ~ 590.00 Hz | 0.00 |
| AF138 | 第1 ブレーキ開放確立待ち時間 (逆転側) | | |
| AF139 | 第1 加速待ち時間 (逆転側) | | |
| AF140 | 第1 停止待ち時間 (逆転側) | 0.00 ~ 5.00 s | 0.00 |
| AF141 | 第1 ブレーキ確認待ち時間 (逆転側) | | |
| AF142 | 第1 ブレーキ開放周波数 (逆転側) | 0.00 ~ 590.00 Hz | 0.00 |
| AF143 | 第1 ブレーキ開放電流 (逆転側) | (0.00 ~ 2.00) × インバータ定格出力電流 A | 1.00 × 定格出力電流 |
| AF144 | 第1 ブレーキ投入周波数 (逆転側) | 0.00 ~ 590.00 Hz | 0.00 |
| AG101 | 第1 ジャンプ周波数 1 | 0.00 ~ 590.00 Hz | 0.00 |
| AG102 | 第1 ジャンプ周波数幅 1 | 0.00 ~ 10.00 Hz | 0.50 |
| AG103 | 第1 ジャンプ周波数 2 | 0.00 ~ 590.00 Hz | 0.00 |
| AG104 | 第1 ジャンプ周波数幅 2 | 0.00 ~ 10.00 Hz | 0.50 |
| AG105 | 第1 ジャンプ周波数 3 | 0.00 ~ 590.00 Hz | 0.00 |
| AG106 | 第1 ジャンプ周波数幅 3 | 0.00 ~ 10.00 Hz | 0.50 |
| AG110 | 第1 加速ホールド周波数 | 0.00 ~ 590.00 Hz | 0.00 |
| AG111 | 第1 加速ホールド時間 | 0.0 ~ 60.0 s | 0.0 |
| AG112 | 第1 減速ホールド周波数 | 0.00 ~ 590.00 Hz | 0.00 |
| AG113 | 第1 減速ホールド時間 | 0.0 ~ 60.0 s | 0.0 |
| AG-20 | ジョギング周波数 | 0.00 ~ 10.00 Hz | 5.00 |
| AG-21 | ジョギング停止選択 | (運転中無効) 00: JOG 停止時フリーラン /01: JOG 停止時減速停止 /02: JOG 停止時 DB (運転中有効) 03: JOG 停止時フリーラン /04: JOG 停止時減速停止 /05: JOG 停止時 DB | 01 |
| AH-01 | PID1 選択 | 00: 無効 / 01: 有効 /02: 有効 (逆転出力有) | 00 |
| AH-02 | PID1 偏差マイナス | 00: 無効 / 01: 有効 | 00 |
| AH-03 | PID1 単位選択 | 00: non / 01: % / 02: A / 03: Hz / 04: V / 05: kW / 06: W / 07: h / 08: s / 09: kHz / 10: Ω / 11: mA / 12: ms 13: P / 14: kgm ² / 15: pls / 16: mH / 17: Vdc / 18: °C / 19: kWh / 20: mF / 21: mVs/rad / 22: Nm / 23: min ⁻¹ / 24: m/s / 25: m/min / 26: m/h / 27: ft/s / 28: ft/min / 29: ft/h / 30: m/31: cm / 32: °F / 33: l/s 34: l/min / 35: l/h / 36: m ³ /s / 37: m ³ /min / 38: m ³ /h / 39: kg/s / 40: kg/min / 41: kg/h / 42: t/min 43: t/h / 44: gal/s / 45: gal/min / 46: gal/h / 47: ft ³ /s / 48: ft ³ /min / 49: ft ³ /h / 50: lb/s / 51: lb/min 52: lb/h / 53: mbar / 54: bar / 55: Pa / 56: kPa / 57: PSI / 58: mm | 01 |
| AH-04 | PID1 スケール調整 (0%) | | 0 |
| AH-05 | PID1 スケール調整 (100%) | -10000 ~ 10000 | 10000 |
| AH-06 | PID1 スケール調整 (小数点) | 0 ~ 4 | 2 |
| AH-07 | PID1 目標値 1 入力先選択 | 00: なし /01: [VRF] 端子入力 /02: [IRF] 端子入力 /07: パラメータ設定 /08: RS485 設定 09: オプション /12: パルス入力 | 07 |
| AH-10 | PID1 目標値 1 設定値 | | |
| AH-12 ~ AH-40 | PID1 多段目標値 1 ~ 15 (AH-12, 14, 16, 18...40) | -100.00 ~ 100.00 %: 表示は PID1 スケール調整 (AH-04, 05, 06) による | 0.00 |
| AH-42 | PID1 目標値 2 入力先選択 | AH-07 と同じ | 00 |
| AH-44 | PID1 目標値 2 設定値 | -100.00 ~ 100.00 % (表示は PID1 スケール調整 (AH-04, 05, 06) による) | 0.00 |
| AH-46 | PID1 目標値 3 入力先選択 | AH-07 と同じ | 00 |
| AH-48 | PID1 目標値 3 設定値 | -100.00 ~ 100.00 % (表示は PID1 スケール調整 (AH-04, 05, 06) による) | 0.00 |
| AH-50 | PID1 目標値 1 演算子選択 | 01: 加算 /02: 減算 /03: 乗算 /04: 除算 /05: 偏差最小 /06: 偏差最大 | 01 |
| AH-51 | PID1 フィードバックデータ 1 入力先選択 | | 02 |
| AH-52 | PID1 フィードバックデータ 2 入力先選択 | 00: なし /01: [VRF] 端子入力 /02: [IRF] 端子入力 /08: RS485 設定 /09: オプション /12: パルス入力 | 00 |
| AH-53 | PID1 フィードバックデータ 3 入力先選択 | | 00 |
| AH-54 | PID1 フィードバックデータ演算子選択 | 01: 加算 /02: 減算 /03: 乗算 /04: 除算 /05: FB1 平方根 /06: FB2 平方根 /07: FB1-FB2 平方根 08: 平均 /09: 最小 /10: 最大 | 01 |
| AH-60 | PID1 ゲイン切替方法選択 | 00: ゲイン一定 (ゲイン 1 のみ使用) /01: [PRO] 端子による切替 | 00 |
| AH-61 | PID1 比例ゲイン 1 | 0.0 ~ 100.0 | 1.0 |
| AH-62 | PID1 積分ゲイン 1 | 0.0 ~ 3600.0 s | 1.0 |
| AH-63 | PID1 微分ゲイン 1 | 0.00 ~ 100.00 s | 0.00 |
| AH-64 | PID1 比例ゲイン 2 | 0.0 ~ 100.0 | 0.0 |
| AH-65 | PID1 積分ゲイン 2 | 0.0 ~ 3600.0 s | 0.0 |

パラメータ一覧

| コード | 名称 | データ範囲 | 初期値 |
|-------|--------------------------|--|--------|
| AH-66 | PID1 微分ゲイン 2 | 0.00 ~ 100.00 s | 0.00 |
| AH-67 | PID1 ゲイン切替時間 | 0 ~ 10000 ms | 100 |
| AH-70 | PID1 フィードフォワード選択 | 00: なし /01: [VRF] 端子入力 /02: [IRF] 端子入力 | 00 |
| AH-71 | PID1 可変範囲 | | 0.00 |
| AH-72 | PID1 偏差過大レベル | | 3.00 |
| AH-73 | PID1 フィードバック比較信号 OFF レベル | 0.00 ~ 100.00 % | 100.00 |
| AH-74 | PID1 フィードバック比較信号 ON レベル | | 0.00 |
| AH-75 | PID ソフトスタート機能選択 | 00: 無効 /01: 有効 | 00 |
| AH-76 | PID ソフトスタート目標レベル | 0.00 ~ 100.00 % | 100.00 |
| AH-78 | PID ソフトスタート用加速時間 | 0.00 ~ 3600.00 s | 30.00 |
| AH-80 | PID ソフトスタート時間 | 0.00 ~ 600.00 s | 0.00 |
| AH-81 | PID 起動異常判定実施選択 | 00: 無効 /01: 有効(エラー出力) /02: 有効(ワーニング) | 00 |
| AH-82 | PID 起動異常判定レベル | 0.00 ~ 100.00 % | 0.00 |
| AH-85 | PID スリープ条件選択 | 00: 無効 /01: 出力低下 /02: [SLEP] 端子 | 00 |
| AH-86 | PID スリープ開始レベル | 0.00 ~ 590.00 Hz | 0.00 |
| AH-87 | PID スリープ動作時間 | 0.00 ~ 100.00 s | 0.00 |
| AH-88 | PID スリープ前ブースト選択 | 00: 無効 /01: 有効 | 00 |
| AH-89 | PID スリープ前ブースト時間 | 0.00 ~ 100.00 s | 0.00 |
| AH-90 | PID スリープ前ブースト量 | 0.00 ~ 100.00 % | 0.00 |
| AH-91 | PID スリープ前最小稼働時間 | | |
| AH-92 | PID スリープ状態最小保持時間 | 0.00 ~ 100.00 s | 0.00 |
| AH-93 | PID ウェイク条件選択 | 01: 偏差量 /02: フィードバック低下 /03: [WAKE] 端子 | 01 |
| AH-94 | PID ウェイク開始レベル | 0.00 ~ 100.00 % | 0.00 |
| AH-95 | PID ウェイク動作時間 | 0.00 ~ 100.00 s | 0.00 |
| AH-96 | PID ウェイク開始偏差量 | 0.00 ~ 100.00 % | 0.00 |
| AJ-01 | PID2 選択 | 00: 無効 /01: 有効 /02: 有効(逆転出力有) | 00 |
| AJ-02 | PID2 偏差マイナス | 00: 無効 /01: 有効 | 00 |
| AJ-03 | PID2 単位選択 | 00 ~ 58 (AH-03 と同じ) | 01 |
| AJ-04 | PID2 スケール調整 (0%) | | 0 |
| AJ-05 | PID2 スケール調整 (100%) | -10000 ~ 10000 | 10000 |
| AJ-06 | PID2 スケール調整 (小数点) | 0 ~ 4 | 2 |
| AJ-07 | PID2 目標値入力先選択 | 00: なし /01: [VRF] 端子入力 /02: [IRF] 端子入力 /07: パラメータ設定 /08: RS485 設定 09: オプション /12: パルス入力 /15: PID1 出力 | 07 |
| AJ-10 | PID2 目標値 設定値 | -100.00 ~ 100.00 % (表示は PID2 スケール調整 (AJ-04, 05, 06) による) | 0.00 |
| AJ-12 | PID2 フィードバックデータ入力先選択 | 00: なし /01: [VRF] 端子入力 /02: [IRF] 端子入力 /08: RS485 設定 /09: オプション /12: パルス入力 | 02 |
| AJ-13 | PID2 比例ゲイン | 0.0 ~ 100.0 | 1.0 |
| AJ-14 | PID2 積分ゲイン | 0.0 ~ 3600.0 s | 1.0 |
| AJ-15 | PID2 微分ゲイン | 0.00 ~ 100.00 s | 0.00 |
| AJ-16 | PID2 可変範囲 | | 0.00 |
| AJ-17 | PID2 偏差過大レベル | | 3.00 |
| AJ-18 | PID2 フィードバック比較信号 OFF レベル | 0.00 ~ 100.00 % | 100.00 |
| AJ-19 | PID2 フィードバック比較信号 ON レベル | | 0.00 |

b パラメータ (保護機能)

| コード | 名称 | データ範囲 | 初期値 |
|-------|--------------------------|--|---------------|
| bA101 | 第1 周波数上限リミット選択 | 00: 無効 /01: [VRF] 端子入力 /02: [IRF] 端子入力 /07: パラメータ設定 08: RS485 設定 09: オプション /12: パルス入力 | 00 |
| bA102 | 第1 周波数上限リミッタ | 0.00 ~ 第1 最高周波数 Hz | 0.00 |
| bA103 | 第1 周波数下限リミッタ | 0.00 ~ 第1 周波数上限リミッタ Hz | |
| bA110 | 第1 トルクリミット選択 | 00: 無効 /01: [VRF] 端子入力 /02: [IRF] 端子入力 /07: パラメータ設定 08: RS485 設定 09: オプション | 07 |
| bA111 | 第1 トルクリミット パラメータモード選択 | 00: 4 象限個別 /01: [TRQ1][TRQ2] 端子切替 | 00 |
| bA112 | 第1 トルクリミット 1 (4 象限 正転力行) | | |
| bA113 | 第1 トルクリミット 2 (4 象限 逆転回生) | | |
| bA114 | 第1 トルクリミット 3 (4 象限 逆転力行) | 0.0 ~ 500.0 % | 200.0 |
| bA115 | 第1 トルクリミット 4 (4 象限 正転回生) | | |
| bA116 | 第1 トルク LAD (加減速) ストップ選択 | 00: 無効 /01: 有効 | 00 |
| bA120 | 第1 過電流抑制選択 | 00: 無効 /01: 有効 /02: 有効(電圧低減有) | 00 |
| bA121 | 第1 過電流抑制レベル | (0.30 ~ 1.80) × インバータ定格出力電流 A | 1.80 × 定格出力電流 |
| bA122 | 第1 ストール防止 1 選択 | 00: 無効 /01: 加速・定速中有効 /02: 定速時有効 /03: 加速・定速中有効 (回生時増速) | 01 |
| bA123 | 第1 ストール防止 1 レベル | (0.20 ~ 2.00) × インバータ定格出力電流 A | 1.50 × 定格出力電流 |
| bA124 | 第1 ストール防止 1 動作時間 | 0.10 ~ 3600.00 s | 1.00 |
| bA126 | 第1 ストール防止 2 選択 | bA122 と同一 | 01 |
| bA127 | 第1 ストール防止 2 レベル | (0.20 ~ 2.00) × インバータ定格出力電流 A | 1.50 × 定格出力電流 |
| bA128 | 第1 ストール防止 2 動作時間 | 0.10 ~ 3600.00 s | 1.00 |
| bA-30 | 瞬停ノンストップ 選択 | 00: 無効 /01: 有効 (減速停止) /02: 有効 (復帰無し) /03: 有効 (復帰有り) | 00 |
| bA-31 | 瞬停ノンストップ開始電圧 | 200V 級 :DC0.0 ~ 400.0 V | 220.0/440.0 |
| bA-32 | 瞬停ノンストップ目標レベル | 400V 級 :DC0.0 ~ 800.0 V | 360.0/720.0 |
| bA-34 | 瞬停ノンストップ減速時間 | 0.01 ~ 3600.00 s | 1.00 |
| bA-36 | 瞬停ノンストップ減速開始幅 | 0.00 ~ 10.00 Hz | 0.00 |
| bA-37 | 瞬停ノンストップ直流電圧一定制御 P ゲイン | 0.00 ~ 5.00 | 0.20 |
| bA-38 | 瞬停ノンストップ直流電圧一定制御 I ゲイン | 0.00 ~ 150.00 s | 1.00 |
| bA140 | 第1 過電圧抑制機能選択 | 00: 無効 /01: 直流電圧一定制御 (減速停止) /02: 加速あり(減速時) 03: 加速あり(定速および減速時) | 00 |
| bA141 | 第1 過電圧抑制レベル設定 | 200V 級 :DC330.0 ~ 400.0 V /400V 級 :DC660.0 ~ 800.0 V | 380.0/760.0 |
| bA142 | 第1 過電圧抑制動作時間 | 0.00 ~ 3600.00 s | 1.00 |
| bA144 | 第1 直流電圧一定制御 P ゲイン | 0.00 ~ 5.00 | 0.20 |
| bA145 | 第1 直流電圧一定制御 I ゲイン | 0.00 ~ 150.00 s | 1.00 |
| bA146 | 第1 過励磁機能選択 (V/f) | 00: 無効 /01: 常時動作 /02: 減速時のみ動作 /03: レベル動作 /04: 減速時のみレベル動作 | 00 |

HF-620 パラメータ一覧

| コード | 名称 | データ範囲 | 初期値 |
|------------------|--------------------------------------|--|---------------|
| bA147 | 第1 過励磁出力フィルタ時定数 (V/f) | 0.000 ~ 10.000 s | 0.300 |
| bA148 | 第1 過励磁電圧ゲイン (V/f) | 50 ~ 400 % | 100 |
| bA149 | 第1 過励磁抑制レベル設定 (V/f) | 200V 級 :DC330.0 ~ 400.0 V/400V 級 :DC660.0 ~ 800.0 V | 360.0/720.0 |
| bA-60 | 制動抵抗動作回路 (DBTR) 使用率 | 0.0 ~ 10.0 × (bA-63)/ 最小接続抵抗値 ² % | 10.0 |
| bA-61 | 制動抵抗動作回路 (DBTR) 選択 | 00: 無効 /01: 有効 (停止中無効) /02: 有効 (停止中有効) | 00 |
| bA-62 | 制動抵抗動作回路 (DBTR) オンレベル | 200V 級 :DC330.0 ~ 400.0 V/400V 級 :DC660.0 ~ 800.0 V | 360.0/720.0 |
| bA-63 | 制動抵抗動作回路 (DBTR) 抵抗値 | 最小接続抵抗値 ~ 600.0 Ω | 最小接続抵抗値 |
| bA-70 | 冷却ファン動作選択 | 00: 常時 ON/01: 運転中 ON/02: 温度依存 | 01 |
| bA-71 | 冷却ファン累積稼働時間クリア選択 | 00: 無効 /01: クリア実行 | 00 |
| bA-72 | 冷却ファン平均周囲温度 | -10 ~ 50 °C | 40 |
| bb101 | 第1 キャリア周波数 | ND: 2.0 ~ 15.0 kHz/LD: 2.0 ~ 10.0 kHz | 2.0 |
| bb102 | 第1 スプリングルキャリア パターン選択 | 00: 無効 /01: パターン 1 有効 | 00 |
| bb103 | 第1 自動キャリア低減選択 | 00: 無効 /01: 有効 (電流) /02: 有効 (温度) | 01 |
| bb-10 | 自動リセット選択 | 00: 無効 /01: 運転指令 OFF で有効 /02: 設定時間後に有効 | 00 |
| bb-11 | 自動リセット有効時のアラーム出力選択 | 00: 出力する /01: 出力しない | 00 |
| bb-12 | 自動リセット待機時間 | 0 ~ 600 s | 2 |
| bb-13 | 自動リセット回数設定 | 0 ~ 10 | 3 |
| bb-21 | 不足電圧リトライ回数選択 | 0 (トリップ) ~ 16/ 255 (無限) | 0 |
| bb-22 | 過電流リトライ回数選択 | 0 ~ 5 | 0 |
| bb-23 | 過電圧リトライ回数選択 | 0 ~ 5 | 0 |
| bb-24 | 瞬停・不足電圧リトライ選択 | 00: 0Hz スタート /01: f 合わせスタート /02: 周波数引込再始動 /03: 検出速度 04: f 合わせ減速停止後トリップ | 01 |
| bb-25 | 瞬停許容時間 | 0.3 ~ 25.0 s | 1.0 |
| bb-26 | 瞬停・不足電圧リトライ待機時間 | 0.3 ~ 100.0 s | 1.0 |
| bb-27 | 停止中の瞬停・不足トリップ選択 | 00: 無効 /01: 有効 /02: 停止中、減速停止中無効 | 00 |
| bb-28 | 過電流トリップリトライ選択 | bb-24 と同一 | 01 |
| bb-29 | 過電流リトライ待機時間 | 0.3 ~ 100.0 s | 0.3 |
| bb-30 | 過電圧トリップリトライ選択 | bb-24 と同一 | 01 |
| bb-31 | 過電圧リトライ待機時間 | 0.3 ~ 100.0 s | 0.3 |
| bb-40 | フリーラン解除後再始動 | 00: 0Hz スタート /01: f 合わせスタート /02: 周波数引込再始動 03: 検出速度 | 00 |
| bb-41 | リセット解除後再始動 | 00: 0Hz スタート /01: f 合わせスタート /02: 周波数引込再始動 03: 検出速度 | 00 |
| bb-42 | 周波数合わせ下限周波数設定 | 0.00 ~ 590.00 Hz | 0.00 |
| bb-43 | 周波数引込再始動レベル | (0.00 ~ 2.00) × インバータ定格出力電流 A | 1.00 × 定格出力電流 |
| bb-44 | 周波数引込再始動定数 (周波数) | 0.10 ~ 30.00 s | 0.50 |
| bb-45 | 周波数引込再始動定数 (電圧) | 0.10 ~ 30.00 s | 1.20 |
| bb-46 | 周波数引込再始動時の過電流抑制レベル | (0.30 ~ 1.80) × インバータ定格出力電流 A | 1.80 × 定格出力電流 |
| bb-47 | 周波数引込再始動時の始動周波数選択 | 00: 遮断時周波数 /01: 最高周波数 /02: 設定周波数 | 00 |
| bb160 | 第1 過電流検出レベル | (0.30 ~ 2.20) × インバータ定格出力電流 A | 2.20 × 定格出力電流 |
| bb-61 | 受電過電圧選択 | 00: ワーニング 01: エラー | 00 |
| bb-62 | 受電過電圧レベル選択 | 200V 級 :DC300.0 ~ 400.0 V/400V 級 :DC600.0 ~ 800.0 V | 390.0/780.0 |
| bb-64 | 地絡検出選択 | 00: 無効 /01: 有効 | 00 |
| bb-65 | 入力欠相選択 | 00: 無効 /01: 有効 | 00 |
| bb-66 | 出力欠相選択 | 00: 無効 /01: 有効 | 00 |
| bb-67 | 出力欠相検出感度 | 1 ~ 100 % | 10 |
| bb-70 | サーミスタエラーレベル | 0 ~ 10000 Ω | 3000 |
| bb-77 | 入力欠相判定レベル | 0 ~ 200 | 50 |
| bb-80 | 過速度検出レベル | 0.0 ~ 150.0 % | 115.0 |
| bb-81 | 過速度検出時間 | 0.0 ~ 5.0 s | 0.5 |
| bb-82 | 速度偏差異常時の動作 | 00: ワーニング /01: エラー | 00 |
| bb-83 | 速度偏差異常検出レベル | 0.00 ~ 100.00 % | 15.00 |
| bb-84 | 速度偏差異常検出時間 | 0.0 ~ 5.0 s | 0.5 |
| bC110 | 第1 電子サーマルレベル | (0.00 ~ 3.00) × インバータ定格出力電流 A | 1.00 × 定格出力電流 |
| bC111 | 第1 電子サーマル特性選択 | 00: 低減特性 (VT) /01: 定トルク特性 (CT) /02: 自由設定 (FREE) | 00 |
| bC112 | 第1 電子サーマル減算機能選択 | 00: 無効 /01: 有効 (直線) /02: 有効 (時定数) | 01 |
| bC113 | 第1 電子サーマル減算時間 | 1 ~ 65535 s | 600 |
| bC114 | 電源遮断時の電子サーマルカウンタ記憶 | 00: 無効 /01: 有効 | 01 |
| bC115 | 第1 電子サーマル積算ゲイン | 1.0 ~ 200.0 % | 100.0 |
| bC120 | 第1 自由電子サーマル周波数 1 | 0.00 ~ [bC122] Hz | 0.00 |
| bC121 | 第1 自由電子サーマル電流 1 | (0.00 ~ 3.00) × インバータ定格出力電流 A | 0.00 |
| bC122 | 第1 自由電子サーマル周波数 2 | [bC120] ~ [bC124] Hz | 0.00 |
| bC123 | 第1 自由電子サーマル電流 2 | (0.00 ~ 3.00) × インバータ定格出力電流 A | 0.00 |
| bC124 | 第1 自由電子サーマル周波数 3 | [bC122] ~ 590.00 Hz | 0.00 |
| bC125 | 第1 自由電子サーマル電流 3 | (0.00 ~ 3.00) × インバータ定格電流 A | 0.00 |
| bd-01 | STO 入力表示選択 | 00: ワーニング (表示あり) /01: ワーニング (表示なし) /02: トリップ | 01 |
| bd-02 | STO 入力切替許容時間 (復帰) | 0.00: 無効 /0.01 ~ 60.00 s | 0.01 |
| bd-03 | STO 入力許容時間内表示選択 | 00: ワーニング (表示あり) /01: ワーニング (表示なし) | 01 |
| bd-04 | STO 入力許容時間後動作選択 | 00: 状態のみ保持 /01: 無効 /02: トリップ | 01 |
| bd-05 | STO 入力切替許容時間 (遮断) | 0.00: 無効 /0.01 ~ 60.00 s | 0.01 |
| bd-06 | ワーニング表示解除選択 | 00: ワーニング表示保持 /01: ワーニング表示解除 | 00 |
| bd-07 | ワーニング表示解除後の再表示時間 | 1 ~ 30 s | 30 |
| bE-01 | 非正常検出選択 | 00: 無効 /01: 有効 (周波数モード) /02: 有効 (時間モード) | 00 |
| bE-02 | 非正常検出対象 | dA-**, db-**, dC-**, FA-** | dA-01 |
| bE-03 | 非正常検出自動チューニング選択 | 00: 無効 /01: 有効 | 00 |
| bE-04 | 非正常チューニング許容幅 | 0.00 ~ 100.00 % | 0.10 |
| bE-05 | 非正常上限検出時動作 | 01: ワーニング /02: トリップ /03: 減速停止後トリップ | 01 |
| bE-06 | 非正常上限検出時間 | 0.00 ~ 600.00 s | 0.00 |
| bE-07 | 非正常下限検出時動作 | 01: ワーニング /02: トリップ /03: 減速停止後トリップ | 01 |
| bE-08 | 非正常下限検出時間 | 0.00 ~ 600.00 s | 0.00 |
| bE-10 | 非正常検出 最低周波数 | 0.00 ~ 最高周波数 Hz | 0.00 |
| bE-12 ~ bE-16 | 非正常検出 中間周波数 1 ~ 3 (bE-12, 14, 16) | 0.00 ~ 最高周波数 Hz | 0.00 |

パラメータ一覧

| コード | 名称 | データ範囲 | 初期値 |
|------------------|---------------------|---------------------|------|
| bE-18 | 非定常検出 最高周波数 | 0.00 ~ 最高周波数 Hz | 0.00 |
| bE-21 | 上限レベル 最低周波数 | -100.00 ~ 100.00 % | 0.00 |
| bE-22 ~ bE-24 | 上限レベル 中間周波数 1 ~ 3 | | |
| bE-25 | 上限レベル 最高周波数 | | |
| bE-26 | 下限レベル 最低周波数 | | |
| bE-27 ~ bE-29 | 下限レベル 中間周波数 1 ~ 3 | | |
| bE-30 | 下限レベル 最高周波数 | | |
| bE-31 | 非定常時間検出動作時間 1 | 0.00 ~ [bE-32] s | 0.00 |
| bE-32 | 非定常時間検出動作時間 2 | [bE-31] ~ [bE-33] s | |
| bE-33 | 非定常時間検出動作時間 3 | [bE-32] ~ [bE-34] s | |
| bE-34 | 非定常時間検出動作時間 4 | [bE-33] ~ [bE-35] s | |
| bE-35 | 非定常時間検出動作時間 5 | [bE-34] ~ [bE-36] s | |
| bE-36 | 非定常時間検出動作時間 6 | [bE-35] ~ [bE-37] s | |
| bE-37 | 非定常時間検出動作時間 7 | [bE-36] ~ [bE-38] s | |
| bE-38 | 非定常時間検出動作時間 8 | [bE-37] ~ [bE-39] s | |
| bE-39 | 非定常時間検出動作時間 9 | [bE-38] ~ [bE-40] s | |
| bE-40 | 非定常時間検出動作時間 10 | [bE-39] ~ 600.00 s | |
| bE-41 ~ bE-50 | 非定常時間検出上限レベル 1 ~ 10 | -100.00 ~ 100.00 % | 0.00 |
| bE-51 ~ bE-60 | 非定常時間検出下限レベル 1 ~ 10 | | |

C パラメータ (入出力端子、RS485)

| コード | 名称 | データ範囲 | 初期値 |
|-------|--------------------------|---|------------|
| CA-01 | 入力端子機能 [FR] 選択 | 「多機能入力端子機能一覧」参照 | 001/FR |
| CA-02 | 入力端子機能 [RR] 選択 | | 002/RR |
| CA-03 | 入力端子機能 [DFL] 選択 | | 003/DFL |
| CA-04 | 入力端子機能 [DFM] 選択 | | 004/DFM |
| CA-05 | 入力端子機能 [AUT] 選択 | | 015/AUT |
| CA-06 | 入力端子機能 [ES] 選択 | | 033/ES |
| CA-07 | 入力端子機能 [RST] 選択 | | 028/RST |
| CA-08 | 入力端子機能 [PLA] 選択 | | 103/PLA |
| CA-21 | 入力端子 [FR]a/b (NO/NC) 選択 | 00: ノーマルオープン | 00 |
| CA-22 | 入力端子 [RR]a/b (NO/NC) 選択 | 01: ノーマルクローズ | |
| CA-23 | 入力端子 [DFL]a/b (NO/NC) 選択 | | |
| CA-24 | 入力端子 [DFM]a/b (NO/NC) 選択 | | |
| CA-25 | 入力端子 [AUT]a/b (NO/NC) 選択 | | |
| CA-26 | 入力端子 [ES]a/b (NO/NC) 選択 | | |
| CA-27 | 入力端子 [RST]a/b (NO/NC) 選択 | | |
| CA-28 | 入力端子 [PLA]a/b (NO/NC) 選択 | | |
| CA-41 | 入力端子 [FR] 応答時間 | | 0 ~ 400 ms |
| CA-42 | 入力端子 [RR] 応答時間 | | |
| CA-43 | 入力端子 [DFL] 応答時間 | | |
| CA-44 | 入力端子 [DFM] 応答時間 | | |
| CA-45 | 入力端子 [AUT] 応答時間 | | |
| CA-46 | 入力端子 [ES] 応答時間 | | |
| CA-47 | 入力端子 [RST] 応答時間 | | |
| CA-48 | 入力端子 [PLA] 応答時間 | | |
| CA-55 | 多段入力確定時間 | 0 ~ 2000 ms | 0 |
| CA-60 | FUP/FDN 上書き対象選択 | 00: 周波数指令 /01: PID1 目標値 1 | 00 |
| CA-61 | UP/DWN 記憶選択 | 00: 保存しない /01: 保存する | 00 |
| CA-62 | UP/DWN UDC 端子モード選択 | 00: 0Hz/01: 保存データ | 00 |
| CA-64 | UP/DWN 機能用加速時間 | 0.00 ~ 3600.00 s | 10.00 |
| CA-66 | UP/DWN 機能用減速時間 | | |
| CA-70 | [F-OP] 有効時の周波数指令選択 | 01: [VRF] 端子入力 /02: [IRF] 端子入力 /07: パラメータ設定 /08: RS485 設定 /09: オプション 12: バルス入力 /14: 予約領域 /15: PID 演算 | 01 |
| CA-71 | [F-OP] 有効時の運転指令選択 | 00: [FR]/[RR] 端子 /01: 3 ワイヤ /02: RUN キー (操作パネル) 03: RS485 設定 /04: オプション | 00 |
| CA-72 | リセット選択 | 00: ON 時リセット /01: OFF 時リセット /02: トリップ時のみ ON 時リセット 03: トリップ時のみ OFF 時リセット | 00 |
| CA-73 | [USP] 設定選択 | 00: 無効 /01: 有効 | 00 |
| CA-81 | エンコーダ定数設定 | 1 ~ 65535 pls | 512 |
| CA-82 | エンコーダ相順選択 | 00: A 相先行 /01: B 相先行 | 00 |
| CA-83 | モータギア比 分子 | 1 ~ 10000 | 1 |
| CA-84 | モータギア比 分母 | | 1 |
| CA-85 | エンコーダ断線検出時間 | 0.0 ~ 10.0 s | 1.0 |
| CA-86 | 速度検出フィルタ時定数 | 0 ~ 1000 ms | 20 |
| CA-90 | バルス入力検出対象選択 | 00: 無効 /01: バルス入力周波数指令 /02: 速度フィードバック /03: バルスカウント | 01 |
| CA-91 | バルス入力モード選択 | 00: 90°位相差バルス入力 /01: 正逆転指令とバルス入力 /03: 単相バルス入力 | 03 |
| CA-92 | バルス入力周波数スケール | 0.05 ~ 32.00 kHz | 25.00 |
| CA-93 | バルス入力周波数フィルタ時定数 | 0.01 ~ 2.00 s | 0.10 |
| CA-94 | バルス入力周波数バイアス量 | -100.0 ~ 100.0 % | 0.0 |
| CA-95 | バルス入力周波数検出上限リミット | 0.0 ~ 100.0 % | 100.0 |
| CA-96 | バルス入力周波数検出下限レベル | | 1.0 |
| CA-97 | バルスカウントコンペアマッチ出力 ON レベル | 0 ~ 65535 | 0 |
| CA-98 | バルスカウントコンペアマッチ出力 OFF レベル | | 0 |
| CA-99 | バルスカウントコンペアマッチ出力最大値 | | 65535 |
| Cb-01 | [VRF] 端子入力フィルタ時定数 | 1 ~ 500 ms | 500 |

HF-620 パラメータ一覧

| コード | 名称 | データ範囲 | 初期値 |
|-------|-----------------------------|---------------------------------|---------------|
| Cb-03 | [VRF] 端子スタート量 | 0.00 ~ 100.00 % | 0.00 |
| Cb-04 | [VRF] 端子エンド量 | | 100.00 |
| Cb-05 | [VRF] 端子スタート割合 | 0.0 ~ [Cb-06] % | 0.0 |
| Cb-06 | [VRF] 端子エンド割合 | [Cb-05] ~ 100.0 % | 100.0 |
| Cb-07 | [VRF] 端子スタート選択 | 00: スタート量 [Cb-03]/01: 0 % | 01 |
| Cb-08 | [VRF] 端子入力切替 | 01: 電圧 /02: 電流 | 01 |
| Cb-11 | [IRF] 端子入力/フィルタ時定数 | 1 ~ 500 ms | 500 |
| Cb-13 | [IRF] 端子スタート量 | | 0.00 |
| Cb-14 | [IRF] 端子エンド量 | | 100.00 |
| Cb-15 | [IRF] 端子スタート割合 | 0.0 ~ [Cb-16] % | 20.0 |
| Cb-16 | [IRF] 端子エンド割合 | [Cb-15] ~ 100.0 % | 100.0 |
| Cb-17 | [IRF] 端子スタート選択 | 00: スタート量 [Cb-13]/01: 0 % | 01 |
| Cb-18 | [IRF] 端子入力切替 | 01: 電圧 /02: 電流 | 02 |
| Cb-30 | [VRF] 電圧 / 電流バイアス調整 | -100.00 ~ 100.00 % | 0.00 |
| Cb-31 | [VRF] 電圧 / 電流調整ゲイン | 0.00 ~ 200.00 % | 100.00 |
| Cb-32 | [IRF] 電圧 / 電流バイアス調整 | -100.00 ~ 100.00 % | 0.00 |
| Cb-33 | [IRF] 電圧 / 電流調整ゲイン | 0.00 ~ 200.00 % | 100.00 |
| Cb-40 | サーミスタ選択 | 00: 無効 /01: PTC(抵抗値)有効 | 00 |
| Cb-41 | サーミスタ調整 | 0.0 ~ 1000.0 | 100.0 |
| CC-01 | 出力端子機能 [UPF] 選択 | | 002 (UPF1) |
| CC-02 | 出力端子機能 [DRV] 選択 | 「多機能出力端子機能一覧」参照 | 001 (DRV) |
| CC-07 | 出力端子機能 [ML] 選択 | | 017 (AL) |
| CC-11 | 出力端子 [UPF] a/b (NO/NC) 選択 | | |
| CC-12 | 出力端子 [DRV] a/b (NO/NC) 選択 | 00: ノーマルオープン 01: ノーマルクローズ | 00 |
| CC-17 | 出力端子 [ML] a/b (NO/NC) 選択 | | |
| CC-20 | 出力端子 [UPF] オンディレイ時間 | | |
| CC-21 | 出力端子 [UPF] オフディレイ時間 | | |
| CC-22 | 出力端子 [DRV] オンディレイ時間 | | |
| CC-23 | 出力端子 [DRV] オフディレイ時間 | | |
| CC-32 | 出力端子 [ML] オンディレイ時間 | | |
| CC-33 | 出力端子 [ML] オフディレイ時間 | | |
| CC-40 | 論理演算出力信号 LOG1 選択 1 | | |
| CC-41 | 論理演算出力信号 LOG1 選択 2 | CC-01 と同じ ([LOG1] ~ [LOG3] を除く) | 000 |
| CC-42 | 論理演算出力信号 LOG1 演算子選択 | 00: AND/01: OR/02: XOR | 00 |
| CC-43 | 論理演算出力信号 LOG2 選択 1 | | |
| CC-44 | 論理演算出力信号 LOG2 選択 2 | CC-01 と同じ ([LOG1] ~ [LOG3] を除く) | 000 |
| CC-45 | 論理演算出力信号 LOG2 演算子選択 | 00: AND/01: OR/02: XOR | 00 |
| CC-46 | 論理演算出力信号 LOG3 選択 1 | | |
| CC-47 | 論理演算出力信号 LOG3 選択 2 | CC-01 と同じ ([LOG1] ~ [LOG3] を除く) | 000 |
| CC-48 | 論理演算出力信号 LOG3 演算子選択 | 00: AND/01: OR/02: XOR | 00 |
| Cd-01 | [FRQ] 端子出力形態選択 | 00: PWM/01: 周波数 | 01 |
| Cd-02 | [FRQ] 端子基準周波数 | 0 ~ 32000 Hz | 1440 |
| Cd-03 | [FRQ] 端子出力選択 | | |
| Cd-04 | [AMI] 端子出力選択 | モニタ用パラメータ | dA-01 |
| Cd-05 | [AMV] 端子出力選択 | | |
| Cd-06 | アナログ調整ゲイン基準選択 | 00: バイアス量基準 /01: フルスケール固定 | 00 |
| Cd-10 | アナログモニタ調整モード選択 | 00: 無効 /01: 有効 | 00 |
| Cd-11 | [FRQ] 出力フィルタ時定数 | 1 ~ 500 ms | 10 |
| Cd-12 | [FRQ] 出力データ型選択 | 00: 絶対値 /01: 符号付 | 00 |
| Cd-13 | [FRQ] バイアス調整 | -100.0 ~ 100.0 % | 0.0 |
| Cd-14 | [FRQ] ゲイン調整 | -1000.0 ~ 1000.0 % | 100.0 |
| Cd-15 | [FRQ] 調整モード時の出力レベル | -100.0 ~ 100.0 % | 100.0 |
| Cd-16 | パルス入力 / 出力スケール変換係数 | 0.01 ~ 100.00 | 1.00 |
| Cd-21 | [AMI] 出力フィルタ時定数 | 1 ~ 500 ms | 100 |
| Cd-22 | [AMI] 出力データ型選択 | 00: 絶対値 /01: 符号付 | 00 |
| Cd-23 | [AMI] バイアス調整 (電圧 / 電流 共通) | -100.0 ~ 100.0 % | 20.0 |
| Cd-24 | [AMI] ゲイン調整 (電圧 / 電流 共通) | -1000.0 ~ 1000.0 % | 80.0 |
| Cd-25 | [AMI] 調整モード時の出力レベル | -100.0 ~ 100.0 % | 100.0 |
| Cd-26 | [AMI] 端子出力切替 | 01: 電圧 /02: 電流 | 02 |
| Cd-31 | [AMV] 出力フィルタ時定数 | 1 ~ 500 ms | 100 |
| Cd-32 | [AMV] 出力データ型選択 | 00: 絶対値 /01: 符号付 | 00 |
| Cd-33 | [AMV] バイアス調整 (電圧) | -100.0 ~ 100.0 % | 0.0 |
| Cd-34 | [AMV] ゲイン調整 (電圧) | -1000.0 ~ 1000.0 % | 100.0 |
| Cd-35 | [AMV] 調整モード時の出力レベル | -100.0 ~ 100.0 % | 100.0 |
| Cd-36 | [AMV] 端子出力切替 | 01: 電圧 /03: パルス | 01 |
| CE101 | 第 1 低電流信号出力モード選択 | 00: 加減速・定速中 /01: 定速中のみ | 01 |
| CE102 | 第 1 低電流検出レベル 1 | | |
| CE103 | 第 1 低電流検出レベル 2 | (0.00 ~ 2.00) × インバータ定格出力電流 A | 1.00 × 定格出力電流 |
| CE105 | 第 1 過負荷予告信号出力モード選択 | 00: 加減速・定速中 /01: 定速中のみ | 00 |
| CE106 | 第 1 過負荷予告レベル 1 | | |
| CE107 | 第 1 過負荷予告レベル 2 | (0.00 ~ 2.00) × インバータ定格出力電流 A | 1.15 × 定格出力電流 |
| CE-10 | 加速時到達周波数 1 | | |
| CE-11 | 減速時到達周波数 1 | | |
| CE-12 | 加速時到達周波数 2 | | |
| CE-13 | 減速時到達周波数 2 | 0.00 ~ 590.00 Hz | 0.00 |
| CE120 | 第 1 オーバートルクレベル (正転力行) | | |
| CE121 | 第 1 オーバートルクレベル (逆転回生) | | |
| CE122 | 第 1 オーバートルクレベル (逆転力行) | | |
| CE123 | 第 1 オーバートルクレベル (正転回生) | 0.0 ~ 500.0 % | 100.0 |
| CE124 | 第 1 オーバー / アンダートルク出力信号モード選択 | 00: 加減速・定速中 /01: 定速中のみ | 01 |
| CE125 | 第 1 オーバー / アンダートルク選択 | 00: オーバートルク /01: アンダートルク | 00 |
| CE-30 | 電子サーマルワーニングレベル (モータ) | 0.00 ~ 100.00 % | 85.00 |

パラメータ一覧

| コード | 名称 | データ範囲 | 初期値 |
|---------------|--|---|-------|
| CE-31 | 電子サーマルワーニングレベル (インバータ) | 0.00 ~ 100.00 % | 85.00 |
| CE-33 | 0Hz 検出値レベル | 0.00 ~ 100.00 Hz | 0.00 |
| CE-34 | 冷却フィン過熱予告レベル | 0 ~ 200 °C | 100 |
| CE-36 | RUN 時間 / 電源 ON 時間レベル | 0 ~ 100000 h | 0 |
| CE-40 | ウィンドウコンパレータ [VRF] 上限レベル | 0 ~ 100 % 下限: $([CE-41]+[CE-42]) \times 2$ | 100 |
| CE-41 | ウィンドウコンパレータ [VRF] 下限レベル | 0 ~ 100 % 上限: $([CE-40]-[CE-42]) \times 2$ | 0 |
| CE-42 | ウィンドウコンパレータ [VRF] ヒステリシス幅 | 0 ~ 10 % 上限: $([CE-40]-[CE-41])/2$ | 0 |
| CE-43 | ウィンドウコンパレータ [IRF] 上限レベル | 0 ~ 100 % 下限: $([CE-44]+[CE-45]) \times 2$ | 100 |
| CE-44 | ウィンドウコンパレータ [IRF] 下限レベル | 0 ~ 100 % 上限: $([CE-43]-[CE-45]) \times 2$ | 0 |
| CE-45 | ウィンドウコンパレータ [IRF] ヒステリシス幅 | 0 ~ 10 % 上限: $([CE-43]-[CE-44])/2$ | 0 |
| CE-50 | [VRF] 断線時動作レベル | 0 ~ 100 % | 0 |
| CE-51 | [VRF] 断線時動作レベル選択 | 00: 無効 / 01: 有効 (範囲内) / 02: 有効 (範囲外) | 00 |
| CE-52 | [IRF] 断線時動作レベル | 0 ~ 100 % | 0 |
| CE-53 | [IRF] 断線時動作レベル選択 | 00: 無効 / 01: 有効 (範囲内) / 02: 有効 (範囲外) | 00 |
| CE-60 | 出力周波数関連 端子機能フィルタ時定数 (ZS) | | 20 |
| CE-61 | 出力電流関連 出力端子機能フィルタ時定数 (LOC/LOC2/OL/OL2) | 0 ~ 2000 ms | 300 |
| CE-62 | トルク出力関連出力端子機能フィルタ時定 (OTQ/TRQ) | | 100 |
| CF-01 | 通信伝送速度選択 (ボーレート選択) | 03: 2400bps/04: 4800bps/05: 9600bps/06: 19.2kbps/07: 38.4kbps 08: 57.6kbps/09: 76.8kbps/10: 115.2kbps | 05 |
| CF-02 | 通信局番選択 | 1 ~ 247 | 1 |
| CF-03 | 通信パリティ選択 | 00: パリティ無し / 01: 偶数パリティ / 02: 奇数パリティ | 00 |
| CF-04 | 通信ストップビット選択 | 01: 1 ビット / 02: 2 ビット | 01 |
| CF-05 | 通信エラー選択 | 00: エラー / 01: 減速停止後トリップ / 02: 無視 03: フリーランストップ / 04: 減速停止 | 02 |
| CF-06 | 通信タイムアウト時間 | 0.00 ~ 100.00 s | 2.00 |
| CF-07 | 通信待ち時間 | 0 ~ 1000 ms | 5 |
| CF-08 | 通信方式選択 | 01: Modbus-RTU/02: インバータ間通信 (EzCOM) 03: インバータ間通信 (EzCOM 管理) | 01 |
| CF-11 | レジスタデータ A,V ⇄ %変換機能 | 00: A, V/01: % | 00 |
| CF-12 | 通信エンディアン選択 | 00: ビッグエンディアン / 01: リトルエンディアン 02: 特殊エンディアン | 00 |
| CF-20 | EzCOM 開始 INV 局番 | | 1 |
| CF-21 | EzCOM 終了 INV 局番 | 1 ~ 8 | 1 |
| CF-22 | EzCOM 開始選択 | 00: [EzCOM] 端子 / 01: 常時通信 | 00 |
| CF-23 | EzCOM データ数 | 1 ~ 5 | 5 |
| CF-24 | EzCOM 送信先局番 1 | 1 ~ 247 | 1 |
| CF-25 | EzCOM 送信先レジスタ 1 | | 0000h |
| CF-26 | EzCOM 送信元レジスタ 1 | 0000h ~ FFFFh | 0000h |
| CF-27 | EzCOM 送信先局番 2 | 1 ~ 247 | 2 |
| CF-28 | EzCOM 送信先レジスタ 2 | | 0000h |
| CF-29 | EzCOM 送信元レジスタ 2 | 0000h ~ FFFFh | 0000h |
| CF-30 | EzCOM 送信先局番 3 | 1 ~ 247 | 3 |
| CF-31 | EzCOM 送信先レジスタ 3 | | 0000h |
| CF-32 | EzCOM 送信元レジスタ 3 | 0000h ~ FFFFh | 0000h |
| CF-33 | EzCOM 送信先局番 4 | 1 ~ 247 | 4 |
| CF-34 | EzCOM 送信先レジスタ 4 | | 0000h |
| CF-35 | EzCOM 送信元レジスタ 4 | 0000h ~ FFFFh | 0000h |
| CF-36 | EzCOM 送信先局番 5 | 1 ~ 247 | 5 |
| CF-37 | EzCOM 送信先レジスタ 5 | | 0000h |
| CF-38 | EzCOM 送信元レジスタ 5 | 0000h ~ FFFFh | 0000h |
| CF-50 | USB 局番選択 | 1 ~ 247 | 1 |
| CF-61 | 出力電流モニタ用フィルタ時定数 (dA-02 および同様の通信データ) | | 300 |
| CF-62 | 出力トルクモニタ用フィルタ時定数 (dA-17 および同様の通信データ) | 0 ~ 1000 ms | 100 |
| CF-63 | 出力電圧モニタ用フィルタ時定数 (dA-18 および同様の通信データ) | | 100 |
| CF-64 | 入出力電力モニタフィルタ時定数 | | 400 |
| CG-01 | レジスタマッピング機能選択 | 00: 無効 / 01: 有効 | 00 |
| CG-11 ~ CG-20 | 外部レジスタ 1 ~ 10 | 0000h ~ FFFFh | 0000h |
| CG-31 ~ CG-40 | 外部レジスタ 1 ~ 10 のフォーマット | 00: 符号なしワード 01: 符号付ワード | 00 |
| CG-51 ~ CG-60 | スケーリング 1 ~ 10 | 0.001 ~ 65.535 | 1.000 |
| CG-71 ~ CG-80 | 内部レジスタ 1 ~ 10 | 0000h ~ FFFFh | 0000h |
| CH-01 ~ CH-06 | 接点同期入力機能選択 1 ~ 6 | 「多機能入力端子機能一覧」参照 | 00 |
| CH-11 ~ CH-16 | 接点同期出力機能選択 1 ~ 6 | 「多機能出力端子機能一覧」参照 | 00 |
| CH-21 ~ CH-26 | 接点同期論理選択 1 ~ 6 | 00: ノーマルオープン 01: ノーマルクローズ | 00 |
| CH-30 ~ CH-40 | 接点同期オンディレイ時間 1 ~ 6 (CH-30, 32, 34, 36, 38, 40) | | 0.00 |
| CH-31 ~ CH-41 | 接点同期オフディレイ時間 1 ~ 6 (CH-31, 33, 35, 37, 39, 41) | 0.00 ~ 100.00 s | 0.00 |

Hパラメータ (モータ制御)

| コード | 名称 | データ範囲 | 初期値 | | |
|-------|---------------------------|---|----------------------|---|------------|
| HA-01 | オートチューニング選択 | 00: 無効 /01: 非回転 /02: 回転 | 00 | | |
| HA-02 | オートチューニング時の運転指令 | 00: 操作パネルのRUNキー /01: [AA111]/[AA211] に従う | 00 | | |
| HA110 | 第1 安定化定数 (V/f, A.bst) | 0 ~ 1000 % | 100 | | |
| HA112 | 第1 安定化エンド割合 (V/f, A.bst) | 0 ~ 100 % | 30 | | |
| HA113 | 第1 安定化スタート割合 (V/f, A.bst) | 0 ~ 100 % | 10 | | |
| HA115 | 第1 速度応答 | 0 ~ 1000 % | 100 | | |
| HA120 | 第1 ゲイン切替選択 | 00: [CAS] 端子による切替 /01: 設定による切替 | 00 | | |
| HA121 | 第1 ゲイン切替時間 | 0 ~ 10000 ms | 100 | | |
| HA122 | 第1 ゲイン切替中間周波数 1 | 0.00 ~ 590.00 Hz | 0.00 | | |
| HA123 | 第1 ゲイン切替中間周波数 2 | | | | |
| HA124 | 第1 ゲインマッピング最高周波数 | | | | |
| HA125 | 第1 ゲインマッピング P ゲイン 1 | | | | |
| HA126 | 第1 ゲインマッピング I ゲイン 1 | | | | |
| HA127 | 第1 ゲインマッピング P 制御 P ゲイン 1 | | | | |
| HA128 | 第1 ゲインマッピング P ゲイン 2 | | | | |
| HA129 | 第1 ゲインマッピング I ゲイン 2 | | | | |
| HA130 | 第1 ゲインマッピング P 制御 P ゲイン 2 | | | | |
| HA131 | 第1 ゲインマッピング P ゲイン 3 | | | | |
| HA132 | 第1 ゲインマッピング I ゲイン 3 | | | | |
| HA133 | 第1 ゲインマッピング P ゲイン 4 | | | | |
| HA134 | 第1 ゲインマッピング I ゲイン 4 | | | | |
| Hb101 | 第1 IM モータ種別選択 | | | 00: 予約領域 /01: 住友 AF モータ /02: 住友耐爆モータ /03 住友 IE3 モータ | 03 |
| Hb102 | 第1 IM モータ容量選択 | 0.01 ~ 11.00 kW | インバータ容量と同じ | | |
| Hb103 | 第1 IM モータ極数選択 | 2/4/6/8/10/12/14/16/18/20/22/24/26/28/30/32/34/36/38/40/42/44/46/48 P | 4 | | |
| Hb104 | 第1 IM 基底周波数 | 30.00 ~ [Hb105] Hz | 60.00 | | |
| Hb105 | 第1 IM 最高周波数 | [Hb104] ~ 590.00 Hz | 60.00 | | |
| Hb106 | 第1 IM モータ定格電圧 | 1 ~ 1000 V | 200/400 | | |
| Hb108 | 第1 IM モータ定格電流 | 0.01 ~ 10000.00 A | Hb101 ~ Hb104 による | | |
| Hb110 | 第1 IM モータ定数 R1 | 0.000001 ~ 1000.000000 Ω | | | |
| Hb112 | 第1 IM モータ定数 R2 | 0.000001 ~ 1000.000000 mH | | | |
| Hb114 | 第1 IM モータ定数 L | 0.000001 ~ 1000.000000 mH | | | |
| Hb116 | 第1 IM モータ定数 I0 | 0.01 ~ 10000.00 A | | | |
| Hb118 | 第1 IM モータ定数 J | 0.00001 ~ 10000.00000 kgm ² | | | |
| Hb130 | 第1 最低周波数 | 0.01 ~ 10.00 Hz | 0.50 | | |
| Hb131 | 第1 減電圧始動時間 | 0 ~ 2000 ms | 12 | | |
| Hb140 | 第1 手動トルクブースト動作モード選択 | 00: 無効 /01: 常時有効 /02: 正転時のみ有効 /03: 逆転時のみ有効 | 01 | | |
| Hb141 | 第1 手動トルクブースト量 | 0.0 ~ 20.0 % | 1.0 | | |
| Hb142 | 第1 手動トルクブースト折れ点 | 0.0 ~ 50.0 % | 0.8 | | |
| Hb145 | 第1 省エネ運転選択 | 00: 無効 /01: 有効 | 00 | | |
| Hb146 | 第1 省エネ応答・精度調整 | 0 ~ 100 % | 50 | | |
| Hb150 | 第1 自由 V/f 周波数 1 | 0.00 ~ [Hb152] Hz | 0.00 | | |
| Hb151 | 第1 自由 V/f 電圧 1 | 0.0 ~ 1000.0 V | 0.0 | | |
| Hb152 | 第1 自由 V/f 周波数 2 | [Hb150] ~ [Hb154] Hz | 0.00 | | |
| Hb153 | 第1 自由 V/f 電圧 2 | 0.0 ~ 1000.0 (V) | 0.0 | | |
| Hb154 | 第1 自由 V/f 周波数 3 | [Hb152] ~ [Hb156] Hz | 0.00 | | |
| Hb155 | 第1 自由 V/f 電圧 3 | 0.0 ~ 1000.0 V | 0.0 | | |
| Hb156 | 第1 自由 V/f 周波数 4 | [Hb154] ~ [Hb158] Hz | 0.00 | | |
| Hb157 | 第1 自由 V/f 電圧 4 | 0.0 ~ 1000.0 V | 0.0 | | |
| Hb158 | 第1 自由 V/f 周波数 5 | [Hb156] ~ [Hb160] Hz | 0.00 | | |
| Hb159 | 第1 自由 V/f 電圧 5 | 0.0 ~ 1000.0 V | 0.0 | | |
| Hb160 | 第1 自由 V/f 周波数 6 | [Hb158] ~ [Hb162] Hz | 0.00 | | |
| Hb161 | 第1 自由 V/f 電圧 6 | 0.0 ~ 1000.0 V | 0.0 | | |
| Hb162 | 第1 自由 V/f 周波数 7 | [Hb160] ~ [Hb164] Hz | 0.00 | | |
| Hb163 | 第1 自由 V/f 電圧 7 | 0.0 ~ 1000.0 V | 0.0 | | |
| Hb170 | 第1 センサ付すべり補償 P ゲイン | 0 ~ 1000 % | 100 | | |
| Hb171 | 第1 センサ付すべり補償 I ゲイン | | | | |
| Hb180 | 第1 出力電圧ゲイン | | | | |
| HC101 | 第1 自動トルクブースト電圧補償ゲイン | 0 ~ 255 % | 100 | | |
| HC102 | 第1 自動トルクブースト すべり補償ゲイン | 0 ~ 50 % | 0 | | |
| HC111 | 第1 始動時ブースト量 (IM-SLV) | | | | |
| HC114 | 第1 逆転防止選択 | | | 00: 無効 /01: 有効 | 01 |
| HC115 | 第1 トルク換算方式選択 | | | 00: トルク /01: 電流 | 01 |
| HC120 | 第1 トルク電流指令フィルタ時定数 | | | 0 ~ 100 ms | 2 |
| HC121 | 第1 速度フィードフォワード補償調整ゲイン | | | 0 ~ 1000 % | 0 |
| HC137 | 第1 磁束確立レベル | | | 0.0 ~ 100.0 % | 80.0 |
| HC141 | 第1 変調率レベル 1 | | | 0 ~ 133 % | 115 |
| HC142 | 第1 変調率レベル 2 | | | | |
| Hd102 | 第1 SM (PMM) モータ容量選択 | | | 0.01 ~ 11.00 kW | インバータ容量と同じ |
| Hd103 | 第1 SM (PMM) モータ極数選択 | | | Hb103 と同じ | Hd102 による |
| Hd104 | 第1 SM (PMM) 基底周波数 | 30.00 ~ [Hd105] Hz | | | |
| Hd105 | 第1 SM (PMM) 最高周波数 | [Hd104] ~ 590.00 Hz | | | |
| Hd106 | 第1 SM (PMM) モータ定格電圧 | 1 ~ 1000 V | | | |
| Hd108 | 第1 SM (PMM) モータ定格電流 | 0.01 ~ 10000.00 A | | | |
| Hd110 | 第1 SM (PMM) モータ定数 R | 0.000001 ~ 1000.000000 Ω | | | |
| Hd112 | 第1 SM (PMM) モータ定数 Ld | 0.000001 ~ 1000.000000 mH | | | |
| Hd114 | 第1 SM (PMM) モータ定数 Lq | 0.000001 ~ 1000.000000 mH | | | |
| Hd116 | 第1 SM (PMM) モータ定数 Ke | 0.1 ~ 100000.0 (mVs/rad) | | | |
| Hd118 | 第1 SM (PMM) モータ定数 J | 0.00001 ~ 10000.00000 kgm ² | | | |
| Hd130 | 第1 SM (PMM) 最低周波数 (切替) | 0 ~ 50 % | 8 | | |
| Hd131 | 第1 SM (PMM) 無負荷電流 | 0 ~ 100 % | 10 | | |
| Hd132 | 第1 SM (PMM) 始動方法選択 | 00: 初期位置推定無効 /01: 初期位置推定有効 | 00 | | |

パラメータ一覧

| コード | 名称 | データ範囲 | 初期値 |
|-------|-----------------------------|-------------|-----|
| Hd133 | 第1 SM (PMM) 初期位置推定 0V 待機回数 | | 10 |
| Hd134 | 第1 SM (PMM) 初期位置推定検出待機回数 | 0 ~ 255 | 10 |
| Hd135 | 第1 SM (PMM) 初期位置推定検出回数 | | 30 |
| Hd136 | 第1 SM (PMM) 初期位置推定電圧ゲイン | 0 ~ 200 % | 100 |
| Hd137 | 第1 SM (PMM) 初期位置推定磁極位置オフセット | 0 ~ 359 deg | 0 |

・第2設定パラメータ (IAA201 等) のパラメータは、ユーザズガイドを参照してください。

O パラメータ (オプション)

| 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 | 00: エラー /01: 運転継続 | 00 |
| oA-11 | 通信監視タイマ設定 | 0.00 ~ 100.00 | 1.00 |
| oA-12 | 通信異常時動作設定 | 00: エラー /01: 減速停止後トリップ /02: 無視 /03: フリーランストップ /04: 減速停止 | 01 |
| oA-13 | 起動時運転指令動作選択 | 00: 運転指令無効 /01: 運転指令有効 | 00 |
| oJ-01 ~ oJ-10 | G.r.A フレキシブルコマンド登録書込 レジスタ 1 ~ 10 | | |
| oJ-11 ~ oJ-20 | G.r.A フレキシブルコマンド登録読出 レジスタ 1 ~ 10 | 0000h ~ FFFFh | 0000h |

P パラメータ (特殊機能)

| コード | 名称 | データ範囲 | 初期値 |
|-------|------------------|--|---------------|
| PA-01 | 強制運転モード選択 | 00: 無効 /01: 有効 | 00 |
| PA-02 | 強制運転周波数設定 | 0.00 ~ 590.00 Hz | 0.00 |
| PA-03 | 強制運転回転方向指令 | 00: 正転 /01: 逆転 | 00 |
| PA-04 | 商用電源バイパス機能選択 | 00: 無効 /01: 有効 | 00 |
| PA-05 | 商用電源バイパス機能遅延時間 | 0.0 ~ 1000.0 s | 5.0 |
| PA-20 | シミュレーションモード選択 | 00: 無効 /01: 有効 | 00 |
| PA-21 | アラームテスト用エラーコード選択 | 0 ~ 255 (エラーコード) | 0 |
| PA-22 | 出力電流モニタ任意出力選択 | 00: 無効 /01: 有効 (パラメータ設定) /02: 有効 (VRF から設定) /03: 有効 (IRF から設定) | 01 |
| PA-23 | 出力電流モニタ任意設定値 | (0.00 ~ 3.00) × インバータ定格出力電流 A | 0.00 |
| PA-24 | P-N 間電圧モニタ任意出力選択 | 00: 無効 /01: 有効 (パラメータ設定) /02: 有効 (VRF から設定) /03: 有効 (IRF から設定) | 01 |
| PA-25 | P-N 間電圧モニタ任意設定値 | 200V 級: DC0.0 ~ 450.0 V / 400V 級: DC0.0 ~ 900.0 V | 270.0 / 540.0 |
| PA-26 | 出力電圧モニタ任意出力選択 | 00: 無効 /01: 有効 (パラメータ設定) /02: 有効 (VRF から設定) /03: 有効 (IRF から設定) | 01 |
| PA-27 | 出力電圧モニタ任意設定値 | 200V 級: 0.0 ~ 300.0 V / 400V 級: 0.0 ~ 600.0 V | 0.0 |
| PA-28 | 出力トルクモニタ任意出力選択 | 00: 無効 /01: 有効 (パラメータ設定) /02: 有効 (VRF から設定) /03: 有効 (IRF から設定) | 01 |
| PA-29 | 出力トルクモニタ任意設定値 | -500.0 ~ 500.0 % | 0.0 |
| PA-30 | f 合わせ周波数任意出力選択 | 00: 無効 /01: 有効 (パラメータ設定) /02: 有効 (VRF から設定) /03: 有効 (IRF から設定) | 01 |
| PA-31 | f 合わせ周波数任意設定値 | 0.00 ~ 590.00 Hz | 0.00 |

U パラメータ (初期設定、パネル設定)

| コード | 名称 | データ範囲 | 初期値 |
|------------------|-------------------------|--|-------|
| UA-01 | 表示選択 (UA-10) 用パスワード | | |
| UA-02 | ソフトロック選択 (UA-16) 用パスワード | 0000h ~ FFFFh | 0000h |
| UA-10 | 表示選択 | 00: 全表示 /01: 機能別 /02: ユーザ設定 /03: コンペア表示 /04: モニタ表示のみ | 00 |
| UA-12 | 積算入力電力クリア | 00: 無効 /01: クリア実行 | 00 |
| UA-13 | 積算入力電力表示ゲイン | 1 ~ 1000 | 1 |
| UA-14 | 積算出力電力クリア | 00: 無効 /01: クリア実行 | 00 |
| UA-15 | 積算出力電力表示ゲイン | 1 ~ 1000 | 1 |
| UA-16 | ソフトロック選択 | 00: [SFT] 端子 /01: 常時有効 | 00 |
| UA-17 | ソフトロック対象選択 | 00: 全データ変更不可 /01: 設定周波数以外データ変更不可 | 00 |
| UA-18 | データ R/W 選択 | 00: R/W 可 /01: R/W 不可 | 00 |
| UA-19 | 電池切れ警告選択 | 00: 無効 /01: ワーニング /02: エラー | 00 |
| UA-20 | 操作パネル断線時の動作選択 | 00: エラー /01: 減速停止後トリップ /02: 無視 /03: フリーランストップ /04: 減速停止 | 02 |
| UA-21 | 第2設定パラメータ表示選択 | 00: 非表示 /01: 表示 | 00 |
| UA-22 | オプションパラメータ表示選択 | 00: 非表示 /01: 表示 | 00 |
| UA-30 | ユーザパラメータ自動設定選択 | 00: 無効 /01: 有効 | 00 |
| UA-31 ~ UA-62 | ユーザパラメータ 1 ~ 32 選択 | no/dA-01 ~ (UA-31 ~ UA-62 を除く) | no |
| UA-76 | ダイヤル感度設定 | 1 ~ 24 | 1 |
| UA-77 | ダイヤル桁上げ感度設定 | 1 ~ 100 | 20 |
| UA-90 | 予約領域 | 0 ~ 60 | 0 |
| UA-91 | 初期画面選択 | no/dA-01 ~ (UA-31 ~ UA-62 除く) | dA-01 |
| UA-92 | 初期画面自動遷移機能 | 00: 無効 /01: 有効 | 00 |
| UA-93 | モニタ中データ変更選択 | 00: 無効 /01: 有効 | 00 |
| UA-94 | モニタ中多段速指令変更選択 | 00: 無効 /01: 有効 | 00 |
| UA-95 | リモートオペレータ接続時本体表示選択 | dA-**, db-**, dC-**, FA-** | dA-01 |
| UA-96 | 2種モニタ対象項目 1 | | dA-01 |
| UA-97 | 2種モニタ対象項目 2 | dA-**, db-**, dC-**, FA-** (dC-30 除く) | dA-02 |
| Ub-01 | 初期化選択 | 00: 無効 /01: トリップ来歴クリア /02: パラメータ初期化 /03: トリップ来歴、パラメータ 05: 端子機能以外 /06: 通信機能以外 /07: 端子、通信機能以外 /10: ユーザ設定登録 11: ユーザ設定登録以外 | 00 |
| Ub-02 | 初期値選択 | 00: モード 0 (日本 / 米国) /01: モード 1 (欧州) /03: モード 3 (中国) | 00 |
| Ub-03 | 負荷仕様選択 | 01: 軽負荷 (LD) /02: 標準負荷 (ND) | 02 |
| Ub-05 | 初期化実行選択 | 00: 無効 /01: 初期化実行 | 00 |
| Ub-06 | 通信再起動選択 | 00: 無効 /01: 再起動実行 | 00 |
| Uc-01 | デバッグモード選択 | - | 00 |
| Ud-01 | トレース機能選択 | 00: 無効 /01: 有効 | 00 |
| Ud-02 | トレース開始 | 00: 停止 /01: 開始 | 00 |
| Ud-03 | トレースデータ数選択 | | |
| Ud-04 | トレース信号数選択 | 0 ~ 8 | 1 |
| Ud-10 ~ Ud-17 | トレースデータ 0 ~ 7 選択 | モニタ用パラメータ | dA-01 |

パラメータ一覧

| コード | 名称 | データ範囲 | 初期値 |
|-------|------------------------|---|-----|
| Ud-20 | トレース信号 0 I/O 選択 | 00: (入力) [Ud-21] が有効 /01: (出力) [Ud-22] が有効 | 00 |
| Ud-21 | トレース信号 0 入力端子選択 | [CA-01] と同じ | 001 |
| Ud-22 | トレース信号 0 出力端子選択 | [CC-01] と同じ | 001 |
| Ud-23 | トレース信号 1 I/O 選択 | 00: (入力) [Ud-24] が有効 /01: (出力) [Ud-25] が有効 | 00 |
| Ud-24 | トレース信号 1 入力端子選択 | [CA-01] と同じ | 001 |
| Ud-25 | トレース信号 1 出力端子選択 | [CC-01] と同じ | 001 |
| Ud-26 | トレース信号 2 I/O 選択 | 00: (入力) [Ud-27] が有効 /01: (出力) [Ud-28] が有効 | 00 |
| Ud-27 | トレース信号 2 入力端子選択 | [CA-01] と同じ | 001 |
| Ud-28 | トレース信号 2 出力端子選択 | [CC-01] と同じ | 001 |
| Ud-29 | トレース信号 3 I/O 選択 | 00: (入力) [Ud-30] が有効 /01: (出力) [Ud-31] が有効 | 00 |
| Ud-30 | トレース信号 3 入力端子選択 | [CA-01] と同じ | 001 |
| Ud-31 | トレース信号 3 出力端子選択 | [CC-01] と同じ | 001 |
| Ud-32 | トレース信号 4 I/O 選択 | 00: (入力) [Ud-33] が有効 /01: (出力) [Ud-34] が有効 | 00 |
| Ud-33 | トレース信号 4 入力端子選択 | [CA-01] と同じ | 001 |
| Ud-34 | トレース信号 4 出力端子選択 | [CC-01] と同じ | 001 |
| Ud-35 | トレース信号 5 I/O 選択 | 00: (入力) [Ud-36] が有効 /01: (出力) [Ud-37] が有効 | 00 |
| Ud-36 | トレース信号 5 入力端子選択 | [CA-01] と同じ | 001 |
| Ud-37 | トレース信号 5 出力端子選択 | [CC-01] と同じ | 001 |
| Ud-38 | トレース信号 6 I/O 選択 | 00: (入力) [Ud-39] が有効 /01: (出力) [Ud-40] が有効 | 00 |
| Ud-39 | トレース信号 6 入力端子選択 | [CA-01] と同じ | 001 |
| Ud-40 | トレース信号 6 出力端子選択 | [CC-01] と同じ | 001 |
| Ud-41 | トレース信号 7 I/O 選択 | 00: (入力) [Ud-42] が有効 /01: (出力) [Ud-43] が有効 | 00 |
| Ud-42 | トレース信号 7 入力端子選択 | [CA-01] と同じ | 001 |
| Ud-43 | トレース信号 7 出力端子選択 | [CC-01] と同じ | 001 |
| Ud-50 | トレーストリガ 1 選択 | 00: トリップ /01: トレースデータ 0/02: トレースデータ 1/03: トレースデータ 2 04: トレースデータ 3/05: トレースデータ 4/06: トレースデータ 5/07: トレースデータ 6 08: トレースデータ 7/09: トレース信号 0/10: トレース信号 1/11: トレース信号 2 12: トレース信号 3/13: トレース信号 4/14: トレース信号 5/15: トレース信号 6 16: トレース信号 7 | 00 |
| Ud-51 | トレースデータトリガ時のトリガ 1 動作選択 | 00: トリガレベルを上回ると動作 /01: トリガレベルを下回ると動作 | 00 |
| Ud-52 | トレースデータトリガ時のトリガ 1 レベル | 0 ~ 100 % | 0 |
| Ud-53 | トレース信号トリガ時のトリガ 1 動作選択 | 00: 信号 ON で動作 /01: 信号 OFF で動作 | 00 |
| Ud-54 | トレーストリガ 2 選択 | Ud-50 と同一 | 00 |
| Ud-55 | トレースデータトリガ時のトリガ 2 動作選択 | 00: トリガレベルを上回ると動作 /01: トリガレベルを下回ると動作 | 00 |
| Ud-56 | トレースデータトリガ時のトリガ 2 レベル | 0 ~ 100 % | 0 |
| Ud-57 | トレース信号トリガ時のトリガ 2 動作選択 | 00: 信号 ON で動作 /01: 信号 OFF で動作 | 00 |
| Ud-58 | トリガ条件選択 | 00: トレーストリガ 1 成立時 /01: トレーストリガ 2 成立時 02: トリガ 1 とトリガ 2 の OR 条件成立時 /03: トリガ 1 とトリガ 2 の AND 条件成立時 | 00 |
| Ud-59 | トリガポイント設定 | 0 ~ 100 % | 0 |
| Ud-60 | サンプリング時間設定 | 02: 0.5ms/03: 1ms/04: 2ms/05: 5ms/06: 10ms/07: 50ms/08: 100ms/09: 500ms/10: 1000ms | 03 |

パラメータ一覧

多機能入力端子機能一覧

| 機能番号 | 記号 | 機能名称 |
|------|------|----------------|
| 000 | no | 割付なし |
| 001 | FR | 正転 |
| 002 | RR | 逆転 |
| 003 | DFL | 多段速 1 |
| 004 | DFM | 多段速 2 |
| 005 | DFH | 多段速 3 |
| 006 | DHH | 多段速 4 |
| 007 | SF1 | 多段速ビット 1 |
| 008 | SF2 | 多段速ビット 2 |
| 009 | SF3 | 多段速ビット 3 |
| 010 | SF4 | 多段速ビット 4 |
| 011 | SF5 | 多段速ビット 5 |
| 012 | SF6 | 多段速ビット 6 |
| 013 | SF7 | 多段速ビット 7 |
| 014 | ADD | 周波数加算 |
| 015 | AUT | 主速 / 補助速指令切替変更 |
| 016 | STA | 3 ワイヤ起動 |
| 017 | STP | 3 ワイヤ停止 |
| 018 | F/R | 3 ワイヤ逆止 |
| 019 | AHD | アナログ指令保持 |
| 020 | UP | 遠隔操作増速 |
| 021 | DWN | 遠隔操作減速 |
| 022 | UDC | 遠隔操作データクリア |
| 023 | F-OP | 強制指令切替 |
| 024 | SET | 第 2 制御 |
| 028 | RST | リセット |
| 029 | JOG | ジョギング |
| 030 | DB | 外部直流制動 |
| 031 | AD2 | 2 段加減速 |
| 032 | MBS | フリーランストップ |
| 033 | ES | 外部異常 |

| 機能番号 | 記号 | 機能名称 |
|------|-------|--------------|
| 034 | USP | 復電再始動防止 |
| 035 | CS | 商用切替 |
| 036 | SFT | ソフトロック |
| 037 | BOK | ブレーキ確認 |
| 038 | OLR | ストール防止切替 |
| 039 | KHC | 積算入力電力クリア |
| 040 | OKHC | 積算出力電力クリア |
| 041 | PID | PID1 無効 |
| 042 | PIDC | PID1 積分リセット |
| 043 | PID2 | PID2 無効 |
| 044 | PIDC2 | PID2 積分リセット |
| 051 | SVC1 | PID1 多段目標値 1 |
| 052 | SVC2 | PID1 多段目標値 2 |
| 053 | SVC3 | PID1 多段目標値 3 |
| 054 | SVC4 | PID1 多段目標値 4 |
| 055 | PRO | PID ゲイン切替 |
| 056 | PIO1 | PID 出力切替 1 |
| 058 | SLEP | SLEEP 条件成立 |
| 059 | WAKE | WAKE 条件成立 |
| 060 | TL | トルク制限有効 |
| 061 | TRQ1 | トルクリミット切替 1 |
| 062 | TRQ2 | トルクリミット切替 2 |
| 063 | PPI | P/PI 制御切替 |
| 064 | CAS | 制御ゲイン切替 |
| 067 | ATR | トルク制御有効 |
| 068 | TBS | トルクバイアス有効 |
| 069 | ORT | オリエンテーション |
| 071 | LAC | LAD キャンセル |
| 072 | PCLR | 位置偏差クリア |
| 076 | CP1 | 位置指令選択 1 |
| 077 | CP2 | 位置指令選択 2 |

| 機能番号 | 記号 | 機能名称 |
|------|------|-------------|
| 078 | CP3 | 位置指令選択 3 |
| 079 | CP4 | 位置指令選択 4 |
| 080 | ORL | 原点リミット信号 |
| 081 | ORG | 原点復帰起動信号 |
| 082 | FOT | 正転駆動停止 |
| 083 | ROT | 逆転駆動停止 |
| 084 | SPD | 速度 / 位置切替 |
| 085 | PSET | 位置データプリセット |
| 086 | - | |
| 087 | - | |
| 088 | - | |
| 089 | - | |
| 090 | - | 予約領域 |
| 091 | - | |
| 092 | - | |
| 093 | - | |
| 097 | PCC | パルスカウンタクリア |
| 098 | ECOM | EzCOM 起動 |
| 099 | - | 予約領域 |
| 100 | HLD | 加減速停止 |
| 101 | REN | 運転許可信号 |
| 102 | DISP | 表示固定 |
| 103 | PLA | パルス入力 A |
| 104 | PLB | パルス入力 B |
| 105 | EMF | 非常時強制運転 |
| 107 | COK | コンタクタチェック信号 |
| 108 | DTR | データトレース開始 |
| 109 | PLZ | パルス入力 Z |
| 110 | TCH | ディージング信号 |

多機能出力端子機能一覧

| 機能番号 | 記号 | 機能名称 |
|------|------|----------------|
| 000 | no | 割付無し |
| 001 | DRV | 運転中 |
| 002 | UPF1 | 定速到達時 |
| 003 | UPF2 | 設定周波数以上 |
| 004 | UPF3 | 設定周波数のみ |
| 005 | UPF4 | 設定周波数以上 2 |
| 006 | UPF5 | 設定周波数のみ 2 |
| 007 | IRDY | 運転準備完了 |
| 008 | FRR | 正転運転中 |
| 009 | RRR | 逆転運転中 |
| 010 | FREF | 周波数指令パネル |
| 011 | REF | 運転指令パネル |
| 012 | SETM | 第 2 制御選択中 |
| 016 | OPO | オプション出力 |
| 017 | AL | アラーム信号 |
| 018 | MJA | 重故障信号 |
| 019 | OTQ | オーバートルク |
| 021 | UV | 不足電圧中 |
| 022 | TRQ | トルク制限中 |
| 023 | IPS | 停電減速中 |
| 024 | RNT | RUN 時間オーバー |
| 025 | ONT | 電源 ON 時間オーバー |
| 026 | THM | 電子サーマル警告 (モータ) |

| 機能番号 | 記号 | 機能名称 |
|------|-------|------------------|
| 027 | THC | 電子サーマル警告 (インバータ) |
| 029 | WAC | コンデンサ寿命予告 |
| 030 | WAF | ファン寿命予告 |
| 031 | FS | 運転指令信号 |
| 032 | OHF | 冷却フィン加熱予告 |
| 033 | LOC | 低電流信号 |
| 034 | LOC2 | 低電流信号 2 |
| 035 | OL | 過負荷予告 |
| 036 | OL2 | 過負荷予告 2 |
| 037 | BRK | ブレーキ開放 |
| 038 | BER | ブレーキ異常 |
| 039 | CON | コンタクタ制御 |
| 040 | ZS | 0Hz 検出信号 |
| 041 | DSE | 速度偏差過大 |
| 043 | POK | 位置決め完了 |
| 044 | PCMP | パルスカウントコンペアマッチ出力 |
| 045 | OD | PID 偏差過大 |
| 046 | FBV | PID フィードバック比較 |
| 047 | OD2 | PID2 偏差過大 |
| 048 | FBV2 | PID2 フィードバック比較 |
| 049 | NDc | 通信断線 |
| 050 | VRFDc | アナログ断線 VRF |
| 051 | IRFDc | アナログ断線 IRF |

| 機能番号 | 記号 | 機能名称 |
|------|-------|-----------------|
| 056 | WCVRF | ウィンドウコンパレータ VRF |
| 057 | WCIRF | ウィンドウコンパレータ IRF |
| 062 | LOG1 | 論理演算結果 1 |
| 063 | LOG2 | 論理演算結果 2 |
| 064 | LOG3 | 論理演算結果 3 |
| 069 | - | |
| 070 | - | 予約領域 |
| 071 | - | |
| 076 | EMFC | 強制運転中信号 |
| 077 | EMBP | バイパスモード中信号 |
| 078 | WFT | トレース機能トリガ待ち信号 |
| 079 | TRA | トレース機能トレース中信号 |
| 080 | LBK | 操作パネル電池切れ |
| 081 | OVS | 受電過電圧 |
| 082 | ABU | 非定常上限超過状態 |
| 083 | ABL | 非定常下限未達状態 |
| 088 | FSC | STO 経路一致信号 |
| 093 | SSE | PID ソフトスタート異常 |
| 094 | SFM1 | ST1 フィードバック信号 |
| 095 | SFM2 | ST2 フィードバック信号 |
| 096 | EDM | STO 状態モニタ |
| 097 | WAP | パワーモジュール寿命予告 |
| 098 | WAIC | 突防回路寿命予告 |