



三菱電機 **汎用** インバータ

**INVERTER
A800-GF**

CC-Link IE **Field**

**FR-A820-00046(0.4K)-04750(90K)-GF
FR-A840-00023(0.4K)-06830(280K)-GF**

CC-Link IEフィールドネットワーク通信機能内蔵タイプ 取扱説明書（導入編）（日本語）

このたびは、三菱電機汎用インバータをご採用いただき、誠にありがとうございます。
この取扱説明書（導入編）と同梱CD-ROM内の情報は、ご使用いただく場合の取扱い、留意点について述べてあります。

この取扱説明書（導入編）の情報は、インバータ導入にあたっての要点や留意点についてのみ述べてあります。
より詳細な情報は、同梱CD-ROM内のFR-A800 取扱説明書（詳細編）に記載しています。

機器の知識、安全の情報そして注意事項のすべてについて習熟してからご使用ください。

なお、この取扱説明書（導入編）と同梱CD-ROMは、ご使用になるお客様の手元に届くようご配慮をお願いいたします。

CC-Link IE Field Network communication function built-in type INSTRUCTION MANUAL (STARTUP) (ENGLISH)

Thank you for choosing this Mitsubishi Electric Inverter.

This Instruction Manual (Startup) and the enclosed CD-ROM give handling information and precautions for use of this product.

This Instruction Manual (Startup) provides essential information and precautions for use of this product. For more detailed information, refer to the FR-A800 Instruction Manual (Detailed) in the CD-ROM enclosed with the product.

Do not use this product until you have a full knowledge of the equipment, safety information and instructions.

Please forward this Instruction Manual (Startup) and the enclosed CD-ROM to the end user.

CC-Link IE现场网络通讯功能内置类型 使用手册(导入篇)(中文)

非常感谢您选择三菱电机通用变频器。

本使用手册(导入篇)与附带CD-ROM内的内容，包含变频器使用时的操作说明和注意事项。

本使用手册(导入篇)的内容，仅包含导入变频器时的要点及留意点。更详细的信息记载于附带CD-ROM内的FR-A800使用手册(详细篇)中。

请在熟悉机器的知识、安全信息以及全部有关注意事项以后使用。

请将本使用手册(导入篇)与附带CD-ROM送至使用本产品的客户手中为盼。

取扱説明書 (導入編) (日本語)

目次

1	インバータの据付けと注意事項	3
2	配線について	4
3	基本操作	9
4	インバータを使用したシステムのフェールセーフについて	11
5	インバータ使用上の注意	11
6	パラメーター一覧	13

据付、操作、機能などの詳細は取扱説明書(詳細編)を参照してください。
取扱説明書(詳細編)は同梱CD-ROM内のPDFデータでご覧いただくことができます。
また、右記からPDFデータのダウンロードも可能です。



この取扱説明書(導入編)は、ご使用いただく場合の取り扱い、留意点について述べてあります。
なお、この取扱説明書(導入編)は、ご使用になるお客様の手に届くようご配慮をお願いいたします。

安全上の注意

据付け、運転、保守、点検の前に必ずこの取扱説明書(導入編)とその付属書類をすべて熟読し、正しくご使用ください。機器の知識、安全の情報そして注意事項のすべてについて習熟してからご使用ください。
据付け、操作、保守点検は必ず専門の技術者が行ってください。専門の技術者とは次のすべてを満たした方をいいます。
・適切な技術訓練を受けた方または電気設備に従事できる免許を持った方。
・お住まいの地域の三菱電機で適切な技術訓練が受けられるかご注意ください。日時、開催場所につきまして営業窓口にお問い合わせください。
・安全制御システムへ接続された保護装置(例:ライトカーテン)の操作マニュアルを入手できる方。また、それらのマニュアルを熟読、熟知している方。

この取扱説明書(導入編)では、安全注意事項のランクを「警告」、「注意」として区分してあります。

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。

注意 取扱いを誤った場合に、危険な状況が起こりえて、中程度の傷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だけの発生が想定される場合。

なお、**注意**に記載した事項でも、状況によっては重大な結果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。

感電防止のために

警告

- インバータ通電中は表面カバーや配線カバーを外さないでください。また、表面カバーや配線カバーをはずした状態で運転しないでください。高電圧の端子および充電部が露出していますので感電の原因となります。
- 電源 OFF 時でも配線作業・定期点検以外では表面カバーをはずさないでください。インバータ内部は充電されており感電の原因となります。
- 配線作業や点検は、操作パネルの表示が消灯したことを確認し、電源遮断後 10 分以上経過したのちに、テスタなどで電圧を確認してから行ってください。電源を遮断した後しばらくの間はコンデンサが高圧で充電されています。
- 200V クラスインバータは保護接地 D 種以上、400V クラスインバータは保護接地 C 種以上の接地工事を行ってください。400V クラスインバータは、EN 規格に適合する場合、中性点接地された電源で使用してください。
- 配線作業や点検は専門の技術者が行ってください。
- 本体を握り付けてから配線してください。感電、傷害の原因になります。
- 濡れた手で M ダイヤルおよびキーを操作しないでください。感電の原因になります。
- 電線は傷つけたり、無理なストレスをかけたり、重いものを載せたり、挟み込んだりしないでください。感電の原因になります。
- 通電中に冷却ファンの交換は行わないでください。通電中に冷却ファンの交換を行うと危険です。
- 濡れた手で基板に触れたり、ケーブル類の抜き差しをしないでください。感電の原因となります。
- 主回路コンデンサ容量を測定する場合、電源 OFF 時にモータへ約 1s 間、直流電圧を印加します。感電の原因となりますので、電源 OFF 直後は、モータ端子等に触れないでください。

警告

- PM モータは、回転子に高性能マグネットを内蔵した同期電動機のため、インバータの電源を切った状態でもモータが回っている間は、モータの端子には高電圧が発生しています。配線、保守点検はモータが停止していることを確認して行ってください。ファン・ブロワなどモータが負荷に回される用途では、インバータの出力側に低圧手動開閉器を接続し、開閉器を開いて、配線、保守点検を行ってください。感電のおそれがあります。

火災防止のために

注意

- インバータは、穴の開いていない(インバータのフィンなどに背面から触れないよう)、不燃性の壁などに取り付けてください。可燃物への取付けおよび可燃物近くへの取付けは、火災の原因になります。
- インバータが故障した場合は、インバータの電源を遮断してください。大電流が流れ続けると火災の原因になります。
- ブレーキ抵抗器を使用する場合は、異常信号で電源を遮断してください。ブレーキトランジスタの故障などにより、ブレーキ抵抗器が異常過熱し火災の原因になります。
- 直流端子 P/+、N/- に抵抗器を直接接続しないでください。火災の原因になります。
- 取扱説明書(詳細編)に記載の日常点検および定期点検を必ず実施してください。点検を怠って使用し続けると破裂・破損・火災の原因になります。

傷害防止のために

注意

- 各端子には取扱説明書(詳細編)に決められた電圧以外は印加しないでください。破裂・破損などの原因になります。
- 端子接続を間違えないでください。破裂・破損などの原因になります。
- 極性(+)を間違えないでください。破裂・破損などの原因になります。
- 通電中や電源遮断後のしばらくの間は、インバータは高温になりますので触らないでください。火傷の原因になります。

諸注意事項

次の注意事項についても十分留意ください。取扱いを誤った場合には思わぬ故障・けが・感電などの原因となることがあります。

注意

運搬・据付けについて

- 開梱時にナイフやカッターなどを使用する場合は、刃先でけがをしないように安全手袋を着用してください。
- 製品の重さに応じて正しい方法で運搬してください。けがの原因になります。
- 製品の上に乗ったり重いものを載せないでください。
- 制限以上の多段積をおやめください。
- 運搬時は表面カバーを持たないでください。落下や故障することがあります。
- 据付け時にインバータを落下させてけがをしないよう注意してください。
- インバータの重量に十分に耐えられる面に据付けてください。
- 高温面には据付けしないでください。
- インバータの据付け方向は必ずお守りください。
- インバータが落下しないように、ねじでしっかりと固定して据付けてください。
- 損傷、部品が欠けているインバータを据え付け、運転しないでください。
- インバータ内部にねじ・金属片などの導電性異物や油などの可燃性異物が混入しないようにしてください。
- インバータは精密機器ですので、落下させたり、強い衝撃を与えないようにしてください。
- LD 定格、ND 定格(初期設定)、HD 定格の周囲温度は 0 ~ + 50 °C (凍結のないこと)、SLD 定格の周囲温度は 0 ~ + 40 °C (凍結のないこと)でご使用ください。インバータ故障の原因になります。

⚠️ 注意

運搬・据付けについて

- 周囲湿度は95%RH以下（結露のないこと）でご使用ください。インバータ故障の原因になります。（詳細は3ページを参照してください。）
- 保存温度（輸送時などの短時間に適用できる温度）は-20～+65℃でご使用ください。インバータ故障の原因になります。
- 屋内（腐食性ガス、引火性ガス、オイルミスト・じんあいのないこと）でご使用ください。インバータ故障の原因になります。
- 標高2500m以下・5.9m/s²以下*1、振動10～55Hz（X、Y、Z各方向）でご使用ください。インバータ故障の原因になります。（1000mを超える標高に設置する場合、500mごとに3%の定格電流低減が必要です。）
- 木製梱包材の消毒：除虫対策のくん蒸剤に含まれるハロゲン系物質（フッ素、塩素、臭素、ヨウ素など）が弊社製品に侵入すると故障の原因となります。梱包の際は、残留したくん蒸成分が弊社製品に侵入しないように注意するか、くん蒸以外の方法（熱処理など）で消毒・除虫対策を行ってください。なお、木製梱包材の消毒・除虫対策は梱包前に実施してください。

配線について

- インバータの出力側には、進相コンデンサやサージ吸収器・ラジオノイズフィルタを取り付けないでください。過熱・焼損の恐れがあります。
- 出力側（端子U、V、W）は正しく接続してください。モータが逆回転になります。
- 電源を切った状態でも、PMモータが回転している間はPMモータ接続端子U、V、Wには高電圧が発生していますので、必ずPMモータが停止していることを確認して行ってください。感電のおそれがあります。
- PMモータを商用電源に絶対に接続しないでください。PMモータの入力端子（U、V、W）に商用電源を印加するとPMモータが焼損します。PMモータはインバータの出力端子（U、V、W）と接続してください。

試運転調整について

- 運転前に各パラメータの確認・調整を行ってください。機械によっては予期せぬ動きとなる場合があります。

*1 FR-A840-160K(04320)以上は2.9m/s²以下です。

⚠️ 警告

使用方法について

- リトライ機能を選択するとトリップ時に突然再始動しますので近寄らないでください。
- 操作パネルのSTOP/RESETキーを押した場合でも、機能設定状態により出力停止しない場合がありますので、緊急停止を行う回路（電源遮断および緊急停止用機械ブレーキ動作など）、スイッチは別に用意してください。
- 運転信号を入れたままアラームリセットを行うと突然再始動しますので、運転信号が切れていることを確認してから行ってください。
- PMモータが負荷側から回されモータの最大回転速度を超える用途には使用できません。
- 3相誘導電動機もしくはPMモータ以外の負荷には使用しないでください。インバータ出力に他の電気機器を接続すると、機器が破損することがあります。
- トルク制御時に、予備励磁を実施した場合（LX信号、X13信号）、始動指令（STFまたはSTR）が入力されていない状態でも、モータが低速で回転することがあります。また、始動指令を入力した状態で、速度制限値=0とした場合も、モータが低速で回転することがあります。モータが回転しても安全上問題のないことを確認して、予備励磁を実施してください。
- 改造は行わないでください。
- 取扱説明書（詳細編）に記載のない部品取外し行為は行わないでください。故障や破損の原因になります。

⚠️ 注意

使用方法について

- 電子サーマルではモータの過熱保護ができない場合があります。外部サーマル、PTCサーミスタによる過熱保護を合わせて設置することを推奨します。
- 電源側の電磁接触器でインバータを頻繁に始動・停止しないでください。インバータの寿命が短くなります。
- ノイズフィルタなどにより電磁障害の影響を小さくしてください。インバータの近くで使用される電子機器に障害を与える恐れがあります。
- 高調波抑制のための対策を行ってください。インバータから発生する電源高調波によって、進相コンデンサや発電機が過熱・損傷する恐れがあります。
- 400V級モータをインバータ駆動する場合、絶縁強化したモータを使用するか、サージ電圧を抑制するような対策を実施してください。配線定数に起因するサージ電圧がモータの端子に発生し、その電圧によってモータの絶縁を劣化させることがあります。
- パラメータクリア、オールクリアを行った場合、運転前に必要なパラメータを再設定してください。各パラメータが初期値に戻ります。
- インバータは容易に高速運転の設定ができますので、設定変更にあたってはモータや機械の性能を十分確認しておいてからお使いください。
- インバータのブレーキ機能では停止保持ができません。別に保持装置を設置してください。
- 長期保存後にインバータを運転する場合は、点検、試験運転を実施してください。
- 静電気による破損を防ぐため、本製品に触れる前に、身体の静電気を取り除いてください。
- インバータ1台に複数台のPMモータを接続して使用することはできません。
- PMセンサレスベクトル制御時はPMモータ以外の同期モータ、誘導モータ、誘導同期モータは使用できません。
- 誘導モータ制御設定（初期設定）のままPMモータを接続したり、PMセンサレスベクトル制御設定のまま誘導モータを接続しないでください。故障の原因となります。
- PMモータ使用時に、出力側の開閉器を閉じる場合は、インバータの電源をONした後に行ってください。

⚠️ 注意

使用方法について

- ネットワーク経由による外部機器からの不正アクセス、DoS*1攻撃、コンピュータウイルス、その他のサイバー攻撃に対して、インバータおよびシステムのセキュリティ（可用性、完全性、機密性）を保つ必要がある場合は、ファイアウォールやVPNの設置、コンピュータへのアンチウイルスソフト導入などの対策を盛り込んでください。DoS攻撃、不正アクセス、コンピュータウイルス、その他のサイバー攻撃により発生するインバータおよびシステムトラブル上の諸問題に対して、当社はその責任を負いません。

異常時の処置について

- インバータやインバータを制御する外部機器が故障しても機械、装置が危険な状態にならないよう、非常ブレーキなどの安全バックアップ装置を設けてください。
- インバータ入力側のブレーカがトリップした場合は、配線の異常（短絡など）、インバータ内部部品の破損などが考えられます。ブレーカがトリップした原因を特定し、原因を取り除いたうえで再度ブレーカを投入してください。
- 保護機能が動作したときは、原因の処置を行ってから、インバータをリセットして、運転を再開してください。

保守点検・部品の交換について

- インバータの制御回路はメガテスター（絶縁抵抗測定）を行わないでください。故障の原因となります。

廃棄について

- 産業廃棄物として処置してください。

*2 DoS：過剰な負荷をかけた脆弱性をついたりする事でサービスを妨害すること、およびその状態

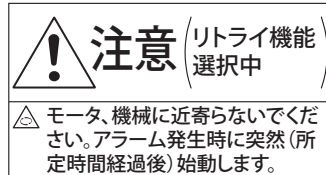
一般的な注意

- 本取扱説明書に記載されている全ての図解は、細部を説明するためにカバーまたは安全のための遮断物を取り外した状態で描かれている場合がありますので、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、取扱説明書（詳細編）に従って運転してください。なお、PMモータにつきましては、PMモータの取扱説明書をご覧ください。

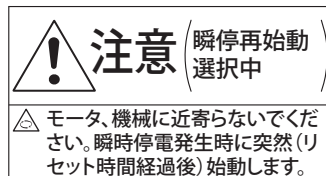
注意ラベルの貼り付け

- 三菱電機インバータをご使用いただくに際して、安全確保のための警告表示です。パラメータ設定で、「リトライ機能」「瞬停再始動」を選択した場合には、下記のラベルを貼り付けてください。

- リトライ機能を選択した場合



- 瞬停再始動を選択した場合



モータ制御表示ラベル

- モータ制御設定と異なったモータを接続しないように、下記のラベルを貼り付けてください。

誘導モータ設定

- 誘導モータ制御用の設定になっています。誘導モータ制御時は、IMランプが点灯しています。PMモータを運転しないでください。



PMモータ設定

- PMモータ制御用の設定になっています。PMモータ制御時は、Pランプが点灯しています。誘導モータを運転しないでください。



1 インバータの据付けと注意事項

◆ インバータ形名

FR-A820-0.4K-1-GF

記号	電圧クラス	記号	内容	記号	タイプ*1	記号	基板コーティング*2	導体メッキ	記号	機能
2	200Vクラス	0.4~280K	インバータND定格容量(kW)	1	FM	なし	なし	なし	GF	CC-Link IEフィールドネットワーク機能内蔵
4	400Vクラス	00023~06830	インバータSLD定格電流(A)	2	CA	60	あり	なし		
						06*3	あり	あり		

*1 タイプにより仕様異なります。主な差異を下表に示します。

タイプ	モニタ出力	初期設定			
		内蔵 EMC フィルタ	制御ロジック	定格周波数	Pr.19 基底周波数電圧
FM (端子 FM 搭載品)	端子 FM: パルス列出力 端子 AM: アナログ電圧出力 (DC0 ~ ±10V)	OFF	シンクロジック	60Hz	9999 (電源電圧と同じ)
CA (端子 CA 搭載品)	端子 CA: アナログ電流出力 (DC0 ~ 20mA) 端子 AM: アナログ電圧出力 (DC0 ~ ±10V)	ON	ソースロジック	50Hz	8888 (電源電圧の 95%)

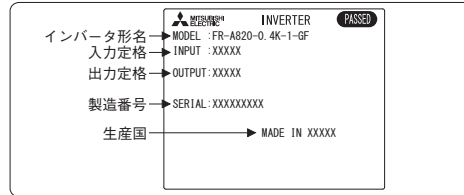
*2 IEC60721-3-3 3C2/3S2 適合

*3 対応容量は FR-A820-5.5K(00340) 以上、FR-A840-5.5K(00170) 以上です。

容量名板



定格名板

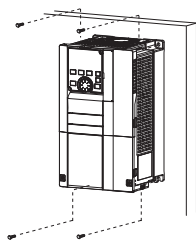


NOTE

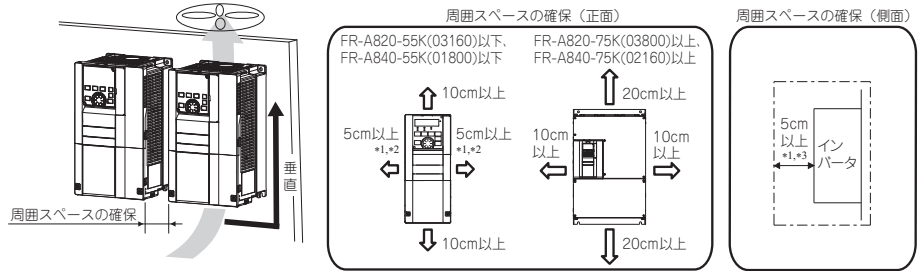
・この取扱説明書に記載するインバータ形名は、適用モータ容量と定格電流値を併記して説明しています。(例) FR-A820-0.4K(00046)

◆ インバータの設置

盤面取付けの場合



- ・強度のある面に垂直に、ねじでしっかりとインバータを据え付けてください。
- ・十分なスペースを確保して冷却対策を行ってください。
- ・インバータが直射日光、高温、多湿にさらされる場所を避けてください。
- ・インバータは不燃性の壁面に据え付けてください。
- ・複数台収納する場合は、並列に据え付けて冷却対策を行ってください。
- ・インバータを据え付ける盤を設計または製作する場合は、盤に据え付ける機器類の発熱や使用場所の環境などを十分考慮してください。



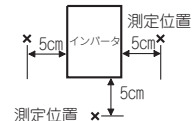
- *1 FR-A820-3.7K(00250) 以下、FR-A840-3.7K(00126) 以下は 1cm 以上です。
- *2 FR-A820-22K(01250) 以下、FR-A840-22K(00620) 以下は、周囲温度 40℃ 以下 (SLD 定格の場合は、周囲温度 30℃ 以下) で使用するには密着取付け (間隔 0cm) できます。
- *3 FR-A840-160K(04320) 以上の冷却ファン交換には前面に 30cm 以上のスペースが必要です。ファン交換については、取扱説明書 (詳細編) を参照してください。

◆ インバータの設置環境

据付け前に、下表の環境条件を満たしていることを確認してください。

項目	内容
周囲温度*4	LD、ND (初期設定)、HD 0 ~ + 50℃ (凍結のないこと) SLD 0 ~ + 40℃ (凍結のないこと)
周囲湿度	基板コーティング (IEC60721-3-3 3C2/3S2 適合) あり: 95% RH 以下 (結露のないこと)、 基板コーティングなし: 90% RH 以下 (結露のないこと)
保存温度	- 20 ~ + 65℃*1
雰囲気	屋内 (腐食性ガス、引火性ガス、オイルミスト・じんあいのないこと)
標高	2500m 以下*2
振動	5.9m/s ² 以下*3、10 ~ 55Hz (X、Y、Z 各方向)

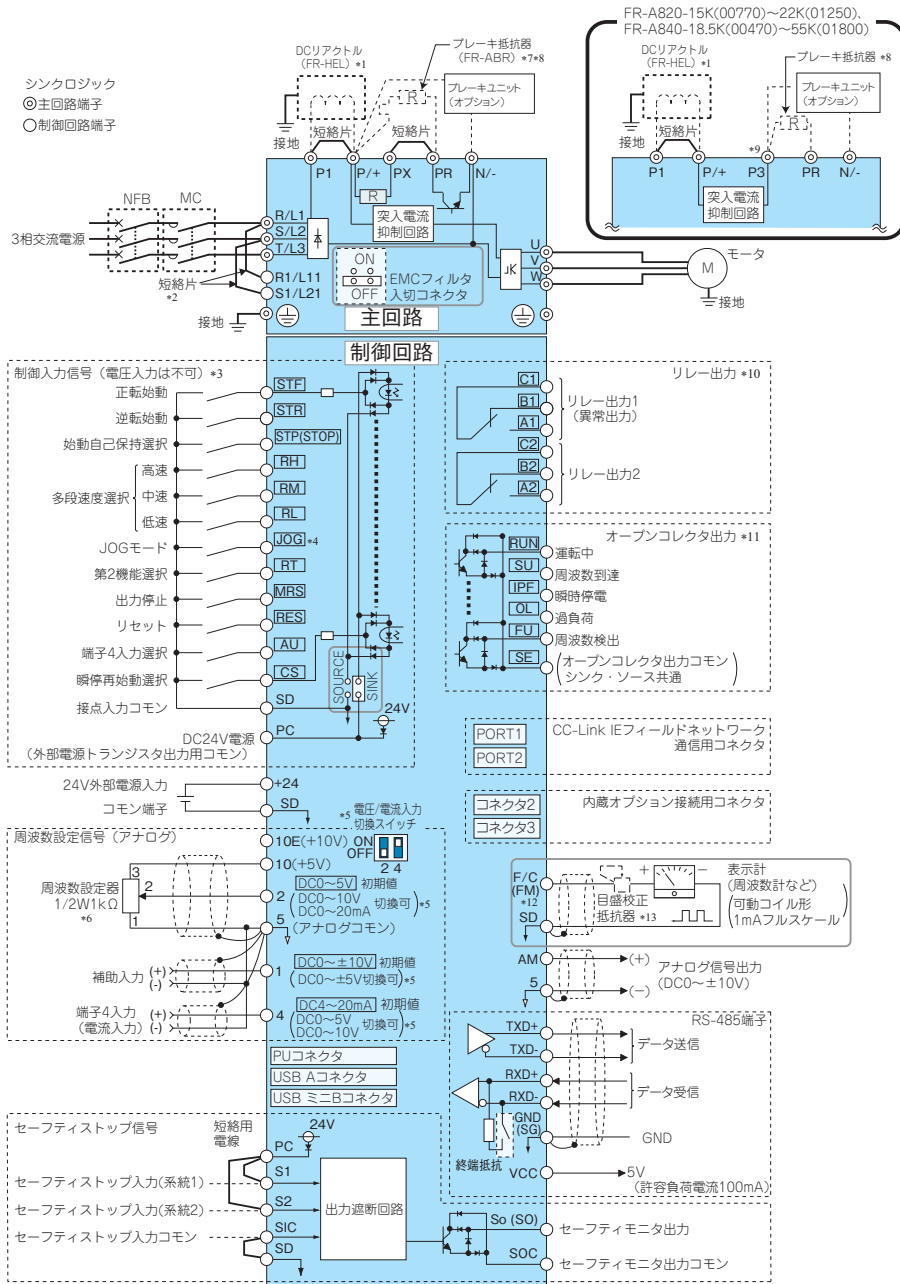
- *1 輸送時などの短時間に適用できる温度です。
- *2 1000m を超える標高に設置する場合、500m ごとに 3% の定格電流低減が必要です。
- *3 FR-A840-160K(04320) 以上は 2.9m/s² 以下です。
- *4 インバータユニットの発熱量については、取扱説明書 (詳細編) を参照してください。



2 配線について

2.1 端子結線図

◆ FM タイプ

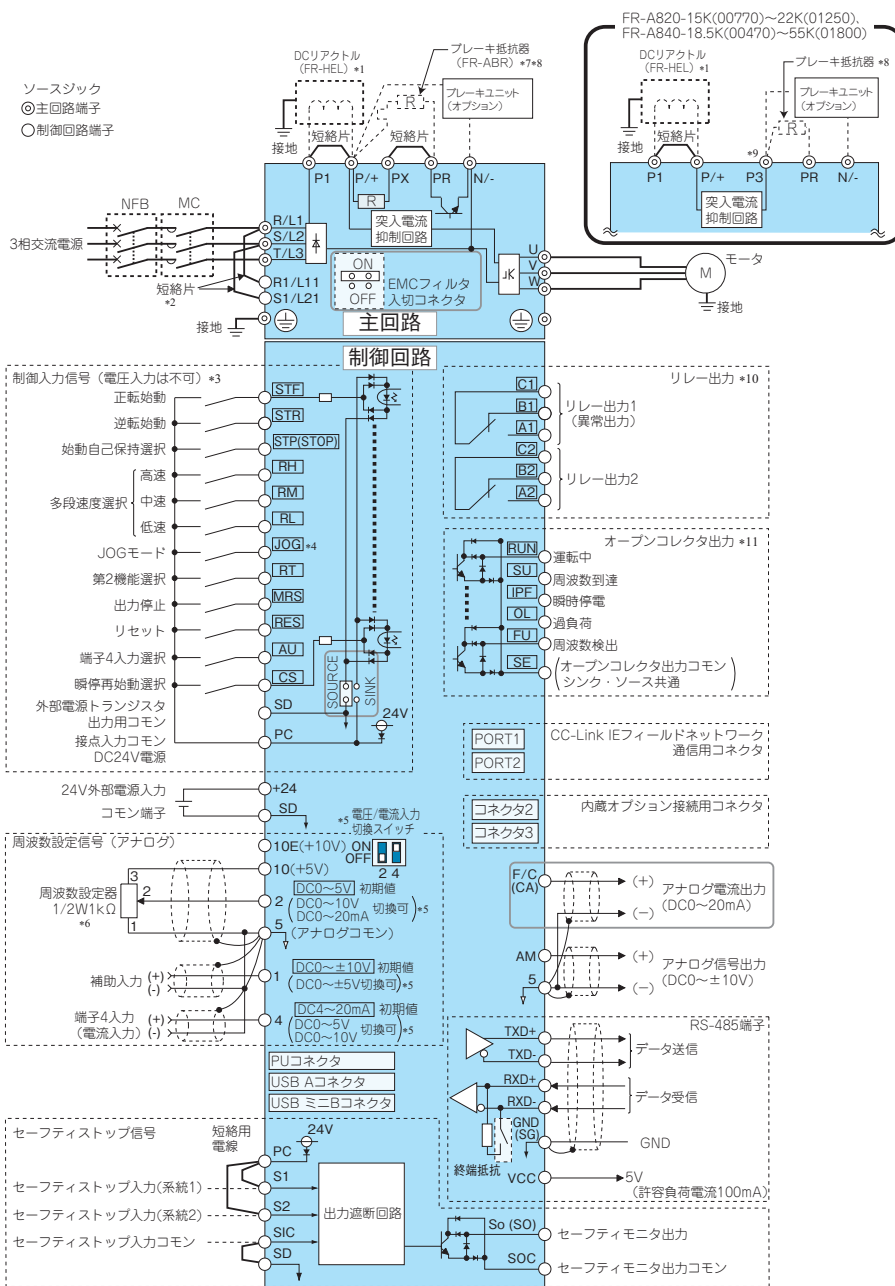


- *1 FR-A820-75K(03800) 以上、FR-A840-75K(02160) 以上、または 75kW 以上のモータを使用する場合には、オプションの DC リアクトル (FR-HEL) を必ず接続してください。(DC リアクトルは取扱説明書 (詳細編) を参照し、適用モータ容量に合わせて選定してください。) DC リアクトルを接続する場合に、端子 P1 と P/+ の間に短絡片が取り付けられているときは、短絡片を外してから DC リアクトルを取り付けてください。(FR-A820-75K(03800) 以上、FR-A840-75K(02160) 以上には短絡片はありません。)
- *2 制御回路別電源にする場合は、R1/L11、S1/L21 短絡片を外してください。
- *3 入力端子割付 (Pr.178 ~ Pr.189) によって端子機能変更可能です。(13 ページ参照)
- *4 端子 JOG はパルス列入力端子としても使用します。JOG/パルスの選択は Pr.291 で行います。
- *5 アナログ入力仕様切替 (Pr.73、Pr.267) によって変更可能です。電圧入力にする場合は、電圧 / 電流入力切替スイッチを OFF、電流入力にする場合は、ON にしてください。端子 10、2 は PTC 入力端子としても使用します。(Pr.561) (取扱説明書 (詳細編) 参照)
- *6 周波数設定変更の頻度が高いときは 2W1kΩ を推奨します。
- *7 ブレーキ抵抗器を接続する場合は、端子 PR と PX の間の短絡片を外してください (FR-A820-0.4K(00046) ~ 7.5K(00490)、FR-A840-0.4K(00023) ~ 7.5K(00250))。
- *8 ブレーキ抵抗器は端子 P/+ (P3) - PR 間に接続してください。(端子 PR は FR-A820-0.4K(00046) ~ 22K(01250)、FR-A840-0.4K(00023) ~ 55K(01800) に装備しています。) ブレーキ抵抗器の過熱・焼損を防ぐため、サーマルリレーを設置してください。(取扱説明書 (詳細編) 参照)
- *9 端子 P3 には直流電源 (直流給電モード時) を接続しないでください。
- *10 出力端子割付 (Pr.195、Pr.196) によって端子機能変更可能です。(13 ページ参照)
- *11 出力端子割付 (Pr.190 ~ Pr.194) によって端子機能変更可能です。(13 ページ参照)
- *12 端子 F/C(FM) は、Pr.291 でオープンコレクタ出力のパルス列出力にすることができます。
- *13 操作パネルで目盛校正するときは不要です。

NOTE

- ノイズによる誤動作を防止するため、信号線は動力線と 10cm 以上離してください。また、主回路配線の入力側と出力側は分離してください。
- 配線時にインバータ内部に電線の切りくずを残さないでください。電線の切りくずは、異常、故障、誤動作の原因になります。インバータはいつもきれいにしておいてください。制御盤などに取付け穴をあけるときは、切粉などがインバータに入らないよう注意してください。
- 電圧 / 電流入力切替スイッチを適切に設定してください。設定が異なると異常、故障、誤動作の原因になります。

◆ CA タイプ



- *1 FR-A820-75K(03800)以上、FR-A840-75K(02160)以上、または75kW以上のモータを使用する場合には、オプションのDCリアクトル(FR-HEL)を必ず接続してください。(DCリアクトルは取扱説明書(詳細編)を参照し、適用モータ容量に合わせて選定してください。)DCリアクトルを接続する場合に、端子P1とP/+の間に短絡片が取り付けられているときは、短絡片を外してからDCリアクトルを取り付けてください。(FR-A820-75K(03800)以上、FR-A840-75K(02160)以上には短絡片はありません。)
- *2 制御回路別電源にする場合は、R1/L11、S1/L21短絡片を外してください。
- *3 入力端子割付(Pr.178～Pr.189)によって端子機能変更可能です。(13ページ参照)
- *4 端子JOGはパルス列入力端子としても使用します。JOG/パルスの選択はPr.291で行います。
- *5 アナログ入力仕様切換(Pr.73、Pr.267)によって変更可能です。電圧入力にする場合は、電圧/電流入力切換スイッチをOFF、電流入力にする場合は、ONにしてください。端子10、2はPTC入力端子としても使用します。(Pr.561)(取扱説明書(詳細編)参照)
- *6 周波数設定変更の頻度が高いときは2W1kΩを推奨します。
- *7 ブレーキ抵抗器を接続する場合は、端子PRとPXの間の短絡片を外してください(FR-A820-0.4K(00046)～7.5K(00490)、FR-A840-0.4K(00023)～7.5K(00250))。
- *8 ブレーキ抵抗器は端子P/(P3)－PR間に接続してください。(端子PRはFR-A820-0.4K(00046)～22K(01250)、FR-A840-0.4K(00023)～55K(01800)に装着しています。)ブレーキ抵抗器の過熱・焼損を防ぐため、サーマルリレーを設置してください。(取扱説明書(詳細編)参照)
- *9 端子P3には直流電源(直流給電モード時)を接続しないでください。
- *10 出力端子割付(Pr.195、Pr.196)によって端子機能変更可能です。(13ページ参照)
- *11 出力端子割付(Pr.190～Pr.194)によって端子機能変更可能です。(13ページ参照)

NOTE

- ノイズによる誤動作を防止するため、信号線は動力線と10cm以上離してください。また、主回路配線の入力側と出力側は分離してください。
- 配線時にインバータ内部に電線の切りくずを残さないでください。電線の切りくずは、異常、故障、誤動作の原因になります。インバータはいつもきれいにしておいてください。制御盤などに取付け穴をあけるときは、切粉などがインバータに入らないよう注意してください。
- 電圧/電流入力切換スイッチを適切に設定してください。設定が異なると異常、故障、誤動作の原因になります。

2.2 主回路端子

◆ 主回路端子と接地端子の電線サイズなど

電圧降下が2%以下となるように推奨の電線サイズを選定してください。
 インバータとモータ間の配線距離が長い場合は、特に低速時、主回路ケーブルの電圧降下によりモータのトルクが低下します。
 配線長が20mの場合の選定例を下記に示します。

・ 200V クラス (220V 受電、過負荷定格電流 150% 1分の場合)

適用インバータ形名	端子ねじサイズ ^{*4}	締付トルク N・m	圧着端子		電線サイズ									
					HIV 電線など (mm ²) ^{*1}				AWG/MCM ^{*2}		PVC 電線など (mm ²) ^{*3}			
					R/L1、S/L2、T/L3	U、V、W	R/L1、S/L2、T/L3	U、V、W	P/+、P1	接地線	R/L1、S/L2、T/L3	U、V、W	R/L1、S/L2、T/L3	U、V、W
FR-A820-0.4K(00046)~2.2K(00167)	M4	1.5	2-4	2-4	2	2	2	2	2	14	14	2.5	2.5	2.5
FR-A820-3.7K(00250)	M4	1.5	5.5-4	5.5-4	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	12	12	4	4	4
FR-A820-5.5K(00340)	M5(M4)	2.5	5.5-5	5.5-5	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5	10	10	6	6	6
FR-A820-7.5K(00490)	M5(M4)	2.5	14-5	8-5	14	8	14	5.5	6	8	16	10	16	16
FR-A820-11K(00630)	M5	2.5	14-5	14-5	14	14	14	8	6	6	16	16	16	16
FR-A820-15K(00770)	M6	4.4	22-6	22-6	22	22	22	14	4	4	25	25	16	16
FR-A820-18.5K(00930)	M8(M6)	7.8	38-8	22-8	38	22	38	14	2	4	35	25	25	25
FR-A820-22K(01250)	M8(M6)	7.8	38-8	38-8	38	38	38	22	2	2	35	35	25	25
FR-A820-30K(01540)	M8(M6)	7.8	60-8	60-8	60	60	60	22	1/0	1/0	50	50	25	25
FR-A820-37K(01870)	M10(M8)	26.5	80-10	60-10	80	60	80	22	3/0	1/0	70	70	35	35
FR-A820-45K(02330)	M10(M8)	26.5	100-10	100-10	100	100	100	38	4/0	4/0	95	95	50	50
FR-A820-55K(03160)	M12(M8)	46	100-12	100-12	100	100	100	38	4/0	4/0	95	95	50	50
FR-A820-75K(03800)	M12(M8)	46	150-12	150-12	125	125	125	38	250	250	120	120	—	—
FR-A820-90K(04750)	M12(M8)	46	150-12	150-12	150	150	150	38	300	300	150	150	—	—

・ 400V クラス (440V 受電、過負荷定格電流 150% 1分の場合)

適用インバータ形名	端子ねじサイズ ^{*4}	締付トルク N・m	圧着端子		電線サイズ									
					HIV 電線など (mm ²) ^{*1}				AWG/MCM ^{*2}		PVC 電線など (mm ²) ^{*3}			
					R/L1、S/L2、T/L3	U、V、W	R/L1、S/L2、T/L3	U、V、W	P/+、P1	接地線	R/L1、S/L2、T/L3	U、V、W	R/L1、S/L2、T/L3	U、V、W
FR-A840-0.4K(00023)~3.7K(00126)	M4	1.5	2-4	2-4	2	2	2	2	2	14	14	2.5	2.5	2.5
FR-A840-5.5K(00170)	M4	1.5	2-4	2-4	2	2	3.5	3.5	3.5	12	14	2.5	2.5	4
FR-A840-7.5K(00250)	M4	1.5	5.5-4	5.5-4	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	12	12	4	4	4
FR-A840-11K(00310)	M5	2.5	5.5-5	5.5-5	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5	10	10	6	6	10
FR-A840-15K(00380)	M5	2.5	8-5	5.5-5	8	5.5	8	5.5	8	8	10	10	6	10
FR-A840-18.5K(00470)	M6	4.4	14-6	8-6	14	8	14	8	6	8	16	10	16	16
FR-A840-22K(00620)	M6	4.4	14-6	14-6	14	14	22	14	6	6	16	16	16	16
FR-A840-30K(00770)	M6	4.4	22-6	22-6	22	22	22	14	4	4	25	25	16	16
FR-A840-37K(00930)	M8	7.8	22-8	22-8	22	22	22	14	4	4	25	25	16	16
FR-A840-45K(01160)	M8	7.8	38-8	38-8	38	38	38	22	1	2	50	50	25	25
FR-A840-55K(01800)	M8	7.8	60-8	60-8	60	60	60	22	1/0	1/0	50	50	25	25
FR-A840-75K(02160)	M10	26.5	60-10	60-10	60	60	60	22	1/0	1/0	50	50	25	25
FR-A840-90K(02600)	M10	26.5	60-10	60-10	60	60	80	22	3/0	3/0	50	50	25	25
FR-A840-110K(03250)	M10(M12)	26.5	80-10	80-10	80	80	80	22	3/0	3/0	70	70	35	35
FR-A840-132K(03610)	M10(M12)	26.5	100-10	100-10	100	100	100	38	4/0	4/0	95	95	50	50
FR-A840-160K(04320)	M12(M10)	46	150-12	150-12	125	125	150	38	250	250	120	120	70	70
FR-A840-185K(04810)	M12(M10)	46	150-12	150-12	150	150	150	38	300	300	150	150	95	95
FR-A840-220K(05470)	M12(M10)	46	100-12	100-12	2×100	2×100	2×100	60	2×4/0	2×4/0	2×95	2×95	95	95
FR-A840-250K(06100)	M12(M10)	46	100-12	100-12	2×100	2×100	2×125	60	2×4/0	2×4/0	2×95	2×95	95	95
FR-A840-280K(06830)	M12(M10)	46	150-12	150-12	2×125	2×125	2×125	60	2×250	2×250	2×120	2×120	120	120

- *1 FR-A820-55K(03160) 以下、FR-A840-55K(01800) 以下は、連続最高許容温度 75℃の電線 (HIV 電線 (600V 二種ビニル絶縁電線) など) のサイズです。周囲温度 50℃以下、配線距離は 20m 以下を想定しています。
FR-A820-75K(03800) 以上、FR-A840-75K(02160) 以上は、連続最高許容温度 90℃以上の電線 (LMFC (難燃性可とう性架橋ポリエチレン絶縁電線) など) のサイズです。周囲温度 50℃以下、制御盤内の配線を想定しています。
- *2 200V クラス全容量と FR-A840-45K(01160) 以下は、連続最高許容温度 75℃の電線 (THHW 電線) のサイズです。周囲温度 40℃以下、配線距離は 20m 以下を想定しています。
FR-A840-55K(01800) 以上は、連続最高許容温度 90℃の電線 (THHN 電線) のサイズです。周囲温度 40℃以下、制御盤内の配線を想定しています。(アメリカ合衆国またはカナダで使用する場合は、20 ページを参照してください。)
- *3 FR-A820-15K(00770) 以下と FR-A840-45K(01160) 以下は、連続最高許容温度 70℃の電線 (PVC 電線) のサイズです。周囲温度 40℃以下、配線距離は 20m 以下を想定しています。
FR-A820-18.5K(00930) 以上と FR-A840-55K(01800) 以上は、連続最高許容温度 90℃の電線 (XLPE 電線) のサイズです。周囲温度 40℃以下、制御盤内の配線を想定しています。(主に欧州で使用する場合の選定例です。)
- *4 端子ねじサイズは、R/L1、S/L2、T/L3、U、V、W、PR、PX、P/+、N/-、P1、P3、接地用ねじサイズを示します。
FR-A820-5.5K(00340)、FR-A820-7.5K(00490) の端子 PR、PX のねじサイズは () 内の値となります。
FR-A820-18.5K(00930) 以上の接地用ねじサイズは () 内の値となります。
FR-A840-110K(03250)、FR-A840-132K(03610) のオプション接続用 P/+ ねじサイズは () 内の値となります。
FR-A840-160K(04320) 以上の接地用ねじサイズは () 内の値となります。

線間電圧降下は次式で算出できます。

$$\text{線間電圧降下 [V]} = \sqrt{3} \times \text{電線抵抗 [}\Omega/\text{m]} \times \text{配線距離 [m]} \times \text{電流 [A]} / 1000$$

配線距離が長い場合や低速側での電圧降下 (トルク減少) を少なくしたい場合は太い電線径をご使用ください。

NOTE

- 選定例はND定格時のものです。SLD 定格、LD 定格、HD 定格を選択した場合の選定は、取扱説明書（詳細編）を参照してください。
- 端子ねじは規定トルクで締め付けてください。締め付けが緩いと、短絡・誤動作の原因になります。締め過ぎると、ねじやユニットの破損による短絡・誤動作の原因になります。
- 電源およびモータ配線の圧着端子は絶縁スリーブ付のものを推奨します。

2.3 制御回路端子

◆ 配線時の注意事項

- 制御回路端子への接続線の電線サイズは 0.3 ~ 0.75 mm² を推奨します。
- 配線長は 30m (端子 FM は、200m) 以下で使用してください。
- 制御回路の入力信号は微小電流のため接点を入れる場合には接触不良を防止するために微小信号用接点を2個以上並列か、またはツイン接点を使用してください。
- ノイズの影響を受けないよう、制御回路端子への接続線はシールド線またはツイスト線を使用し、かつ主回路、強電回路 (200V リレーシーケンス回路を含む) と分離して配線することが必要です。制御回路端子へ配線する電線のシールド線は、各端子のコモン端子に接続してください。ただし、端子 PC に外部電源を接続する場合、シールド線は、外部電源のマイナス側に接続してください。制御盤などに直接接地しないでください。
- 異常出力端子 (A1、B1、C1、A2、B2、C2) には、リレーコイルやランプなどを必ず介してください。
- インバータの端子 SD を外部電源の 0V 端子とは接続しないでください。(シンクロジック)



微小信号用接点



ツイン接点

◆ 配線方法

- 棒端子の市販品例 (2019年4月時点。電話番号は予告なしに変更される場合があります。)

電線サイズ (mm ²)	棒端子形式			メーカー名	圧着工具形名	お問い合わせ
	絶縁スリーブ付	絶縁スリーブなし	UL 電線用*1			
0.3	AI 0.34-10TQ	—	—	フエニックス・ コンタクト (株)	CRIMPFOX 6	052-589-3810
0.5	AI 0.5-10WH	—	AI 0.5-10WH-GB			
0.75	AI 0.75-10GY	A 0.75-10	AI 0.75-10GY-GB			
1	AI 1-10RD	A 1-10	AI 1-10RD/1000GB			
1.25、1.5	AI 1.5-10BK	A 1.5-10	AI 1.5-10BK/1000GB*2			
0.75 (2本用)	AI-TWIN 2×0.75-10GY	—	—			

*1 電線被覆の厚い MTW 電線に対応した絶縁スリーブ付棒端子です。

*2 端子 A1、B1、C1、A2、B2、C2 にのみ使用可能です。

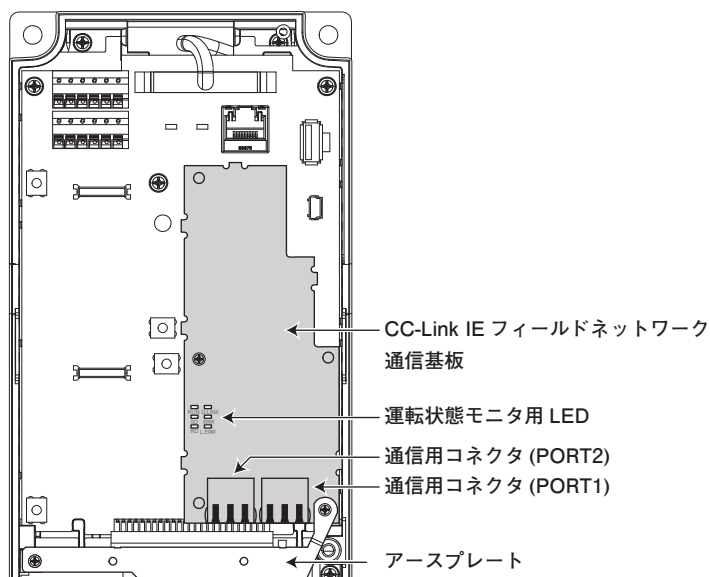
電線サイズ (mm ²)	棒端子品番	キャップ品番	メーカー名	圧着工具品番	お問い合わせ
0.3 ~ 0.75	BT 0.75-11	VC 0.75	(株) ニチフ	NH 69	052-857-2722 (名古屋営業所)

2.4 CC-Link IE フィールドネットワーク機能

◆ CC-Link IE フィールドネットワーク通信仕様

項目	内容	
伝送速度	1Gbps	
通信方式	トークンバス方式	
接続台数	最大 120 台 (インバータのみ接続で、伝送データ 128 ワード使用時は 64 台まで)、 他機種との共用可能	
最大ノード間距離	100m	
最大分岐数	同一 Ethernet 上であれば、上限なし	
トポロジー	ライン、スター、リング、ライン・スター混在	
接続ケーブル	Ethernet ケーブル (IEEE 802.3 1000BASE-T 規定ケーブル ANSI/TIA/EIA-568-B (Category 5e) 準拠の 4 ペア平衡型シールドケーブル)	
接続コネクタ	シールド付 RJ-45	
ノードタイプ	インテリジェントデバイス局	
最大サイクリックサイズ (1ノード)	RX	64 ビット
	RY	64 ビット
	RWr	128 ワード
	RWw	128 ワード

◆ 各部の名称



NOTE

・ CC-Link IE フィールドネットワーク通信基板やアースプレートを取り外さないでください。

◆ 接続ケーブル

1000BASE-T の規格を満たす Ethernet ケーブルで配線してください。

Ethernet ケーブル	コネクタ	規格
カテゴリ 5e 以上、 (二重シールド付・STP) ストレートケーブル	RJ-45 コネクタ	下記の規格を満たすケーブル。 ・ IEEE802.3 (1000BASE-T) ・ ANSI/TIA/EIA-568-B(Category 5e)

・ 推奨品 (2015 年 2 月時点。電話番号は予告なしに変更される場合があります。)

形名	メーカー名	お問い合わせ
SC-E5EW シリーズ*1	三菱電機システムサービス (株)	東京機電支社 : 03-3454-5511 中部支社 : 052-722-7602 関西支社 : 06-6454-0281

*1 SC-E5EW は制御盤内、屋内用ケーブル、SC-E5EW-L は屋外接続用ケーブルです。

NOTE

- ・ CC-Link IE フィールドネットワークの配線には、CC-Link 協会の推奨配線部品を使用してください。
- ・ CC-Link IE フィールドネットワークには、CC-Link IE コントローラネットワーク用のケーブルは使用できません。
- ・ ケーブルのコネクタ形状によっては、通信用コネクタに接続できない場合があります。

◆ ハブ

下記の条件を満たすハブを使用してください。条件を満たさないハブは動作保証されません。

- ・ IEEE802.3 (1000BASE-T) 規格に準拠
- ・ オート MDI/MDI-X 機能を搭載
- ・ オートネゴシエーション機能を搭載
- ・ スイッチングハブ (レイヤ 2 スイッチ) *1

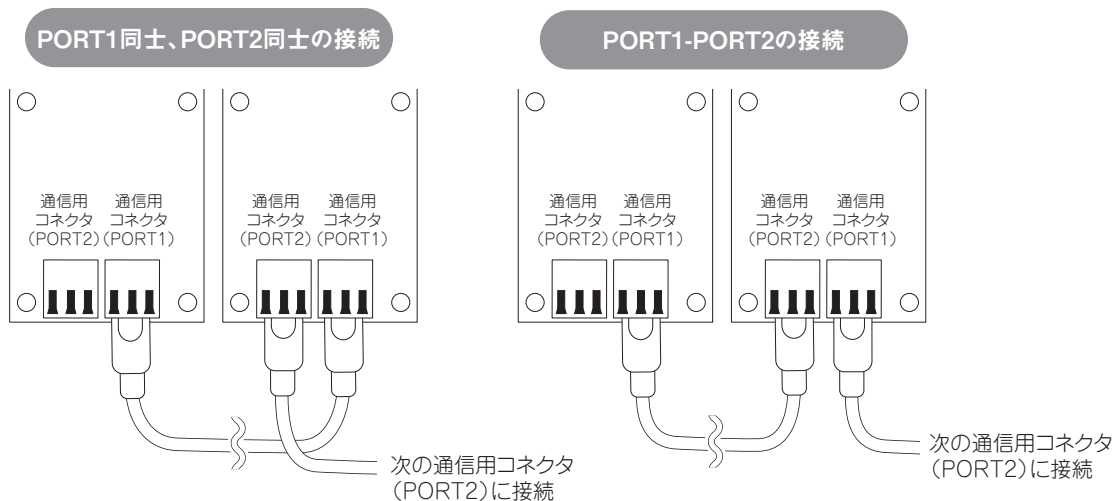
*1 リピータハブは使用できません。

産業用スイッチングハブ

形名	メーカー名
NZ2EHG-T8	三菱電機 (株)

◆ Ethernet ケーブルの接続

- Ethernet ケーブルを脱着する際は、インバータの電源を OFF にしてください。
- PORT1 コネクタおよび PORT2 コネクタの区別は不要です。
 - スター接続で1つのコネクタのみを使用する場合は、PORT1 コネクタおよび PORT2 コネクタのどちらでも接続できます。
 - ライン接続およびリング接続で2つのコネクタを使用する場合は、PORT1 コネクタおよび PORT2 コネクタの接続順序に制約はありません。例えば、PORT1 同士の接続や、PORT1-PORT2 の接続もできます。



NOTE

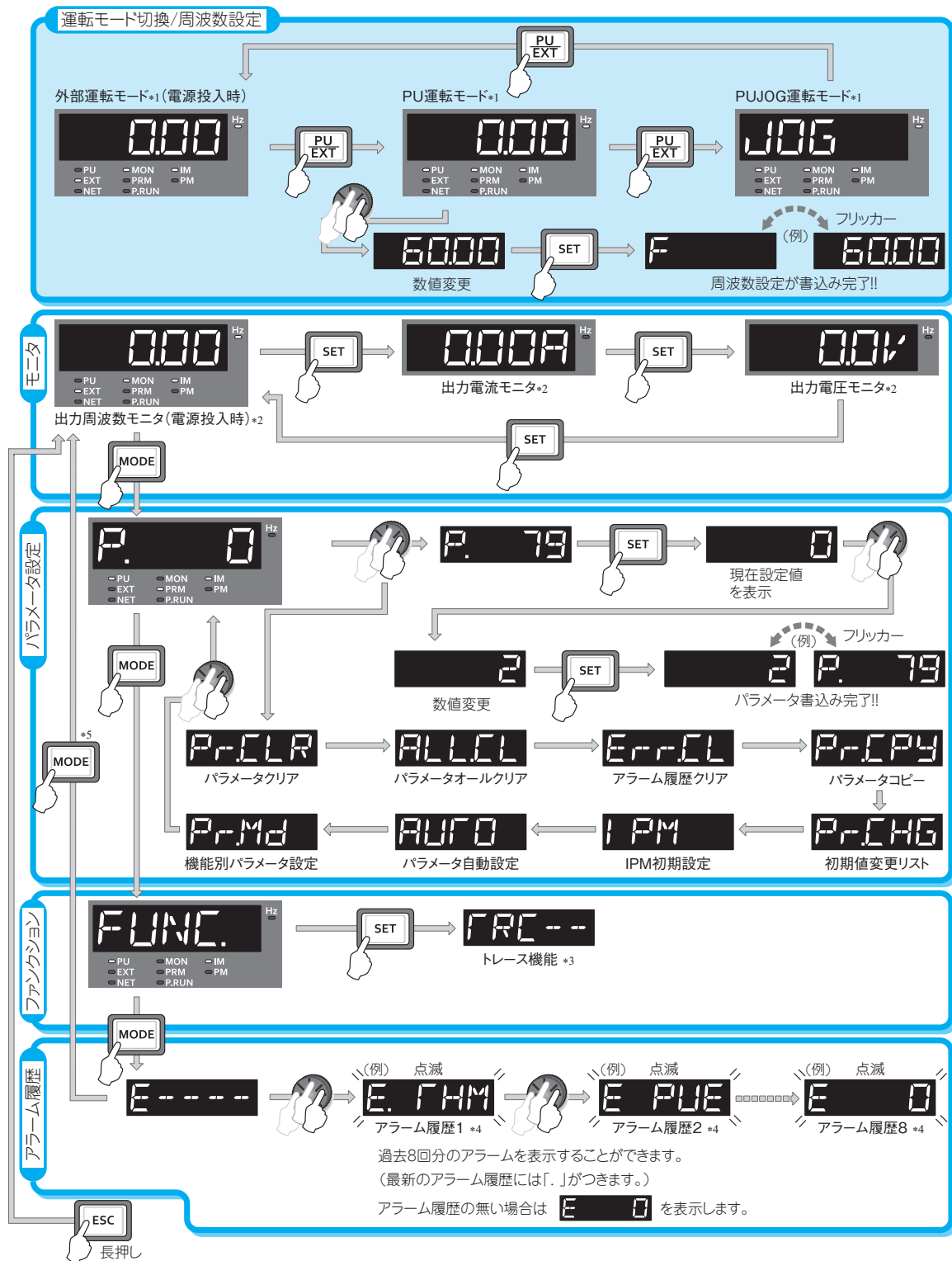
- Ethernet は、米国 Xerox Corporation の商標です。
- CC-Link IE フィールドネットワークについての詳細は、取扱説明書（詳細編）を参照してください。

3 基本操作

3.1 操作パネル (FR-DU08)

No.	名称	内容
(a)	Mダイヤル	三菱電機インバータのダイヤルを表します。周波数設定、パラメータの設定値を変更します。押すことで下記表示が可能です。 ・ モニタモード時の設定周波数表示 (Pr.992で変更可能) ・ 校正時の現在設定値表示 ・ アラーム履歴モード時の順番表示
(b)	MODEキー	各モードを切り換えます。 [PU/EXT]キーと同時押しすることで運転モードの簡単設定モードへ移行します。 長押し (2s) で操作ロックが行えます。Pr.161 = "0" (初期値) ではキーロックモード無効です。(取扱説明書 (詳細編) 参照)
(c)	SETキー	各設定を確定します。 運転中に押すとモニタ内容が変わります。 (Pr.52、Pr.774~Pr.776の設定によりモニタ項目の変更が可能です。)
(d)	ESCキー	ひとつ前の画面に戻ります。 長押しするとモニタモードに戻ります。
(e)	PU/EXTキー	PU運転モード、PUJOG運転モード、外部運転モードを切り換えます。 [MODE]キーと同時押しすることで運転モードの簡単設定モードへ移行します。 PU停止解除も行います。

3.1.1 基本操作 (出荷設定時)



- *1 運転モードについての詳細は取扱説明書(詳細編)を参照してください。
- *2 モニタ内容は変更できます。(取扱説明書(詳細編)参照)
- *3 トレース機能の詳細は取扱説明書(詳細編)を参照してください。
- *4 アラーム履歴についての詳細は取扱説明書(詳細編)を参照してください。
- *5 USBメモリを接続した場合は、USBメモリモードが表示されます。USBメモリモードの詳細は、取扱説明書(詳細編)を参照してください。

4 インバータを使用したシステムのフェールセーフについて

インバータは保護機能により異常を検出した場合、保護機能が動作し異常出力信号 (ALM) を出力します。しかし、検出回路や出力回路が故障した場合など、インバータ異常時に異常出力信号が出力されないことがあります。メーカーとしては品質には万全を期しておりますが、何らかの原因によりインバータが故障した場合に機械の破損など事故につながらないようにインバータの各種状態出力信号を利用したインタロックをとるとともに、インバータが故障した場合を想定し、インバータを介さず、インバータ外部にてフェールセーフが可能なシステム構成を検討してください。

◆ インバータの各種状態出力信号を利用したインタロック方法

インバータの各種状態出力信号を組み合わせて利用し、下表の方法によりインタロックをとることで、インバータの異常を検出することが可能です。

インタロック方法	確認方法	使用する信号	参照ページ
インバータ保護機能動作	異常接点の動作確認 負論理設定による回路故障の検出	異常出力信号 (ALM 信号)	取扱説明書 (詳細編) 5 章
インバータ稼働状態	運転準備完了信号確認	運転準備完了信号 (RY 信号)	取扱説明書 (詳細編) 5 章
インバータ運転状態	始動信号と運転中信号の論理チェック	始動信号 (STF 信号、STR 信号) 運転中信号 (RUN 信号)	取扱説明書 (詳細編) 5 章
インバータ運転状態	始動信号と出力電流の論理チェック	始動信号 (STF 信号、STR 信号) 出力電流検出信号 (Y12 信号)	取扱説明書 (詳細編) 5 章

◆ インバータ外部でのバックアップ方法

インバータの各種状態信号によるインタロックをとったとしても、インバータ自身の故障の状況により、必ずしも十分とはいえない場合があります。例えば、インバータの異常出力信号、始動信号と RUN 信号出力を使用したインタロックをとっていた場合でも、インバータの CPU が故障するとインバータに異常が発生しても異常出力信号は出力されず、RUN 信号は出力されたままということがあります。

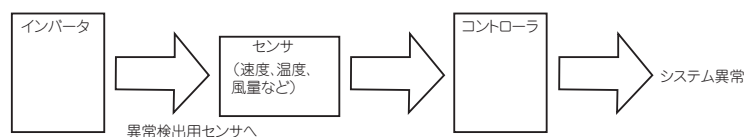
システム重要度に応じて、モータ速度を検出する速度検出器やモータ電流を検出する電流検出器を設け、下記のチェックを行うなどのバックアップシステムを検討してください。

・ 始動信号と実動作のチェック

インバータへの始動信号と速度検出器の検出速度、または電流検出器の検出電流を比較し、インバータへ始動信号を入力している時にモータが回転していることやモータに電流が流れていることをチェックします。なお、始動信号が OFF してもインバータが減速し、モータが停止するまでの期間は、モータは回転しているため、モータ電流も流れています。論理チェックは、インバータの減速時間を考慮したシーケンスとしてください。また、電流検出器を用いる場合は、3相分の電流を確認されることを推奨します。

・ 指令速度と実動作速度のチェック

インバータへの速度指令と速度検出器の検出速度を比較し実動作速度に差が無いかをチェックします。



5 インバータ使用上の注意

FR-A800 シリーズインバータは信頼性の高い製品ですが、誤った周辺回路の組み方や、運転・取り扱いによっては製品寿命を縮めたり、破損させることがあります。運転に際しては必ず次の事項を再確認の上で使用してください。

- ・ 電源およびモータ配線の圧着端子は絶縁スリーブ付きのものを推奨します。
- ・ 電源がインバータの出力端子 (U、V、W) に印加されるとインバータが破損します。このような配線は絶対にしないでください。
- ・ 配線時にインバータ内部に電線の切りくずを残さないでください。
電線の切りくずは、異常、故障、誤動作の原因になります。インバータはいつもきれいにしておいてください。
制御盤などに取付け穴をあけるときは、切粉などがインバータに入らないよう注意してください。
- ・ 電圧降下が 2% 以下となるような電線サイズで配線してください。
インバータとモータ間の配線距離が長い場合は、特に低周波数出力時、主回路ケーブルの電圧降下によりモータのトルクが低下します。
推奨の電線サイズについては **6 ページ** を参照してください。
- ・ 総配線長は規定の長さ以下で使用してください。
特に長距離の配線をする場合、配線の浮遊容量による充電電流の影響を受けて、高応答電流制限機能の低下や、インバータの出力側に接続した機器の誤動作、不具合が生じることがありますので、総配線長には注意してください。(取扱説明書 (詳細編) 2 章参照)
- ・ 電波障害について
インバータの入出力 (主回路) には高周波成分を含んでおり、インバータの近くで使用される通信機器 (AM ラジオなど) に電波障害を与える場合があります。この場合には EMC フィルタを入れる (EMC フィルタ入切コネクタを ON にする) ことによって障害を小さくすることができます。(取扱説明書 (詳細編) 3 章参照)
- ・ 軸受電食について
インバータでモータを駆動する場合は、原理上モータ軸受部に軸電圧が発生するので、配線方法、負荷や運転状態、インバータ設定状態 (高キャリア周波数、EMC フィルタ ON) により、稀に軸受電食が発生することがあります。モータ側の対策は、ご使用モータの営業窓口までご照会ください。
インバータ側の対策事例は、以下のとおりです。
 - ・ キャリア周波数を下げる
 - ・ EMC フィルタを OFF にする
 - ・ インバータ出力側にコモンモードフィルタ *1 を追加する (EMC フィルタの ON/OFF に関わらず有効)

*1 推奨コモンモードフィルタ：ファインメット® コモンモードチョーク用コア FT-3KM F シリーズ (日立金属株式会社製)
ファインメットは日立金属株式会社の登録商標です。

- インバータの出力側には進相用コンデンサやサージキラー、ラジオノイズフィルタを取り付けしないでください。
インバータトリップやコンデンサ、サージキラーの破損を引き起こします。接続されている場合は取り外してください。
 - 電源を遮断した後しばらくの間はコンデンサが高圧で充電されていて危険です。
インバータ内部の点検を行う場合は電源を遮断した後でも、しばらくの間は平滑コンデンサが高圧状態にありますので、電源遮断後 10 分以上経過した後インバータ主回路端子 P/+ と N/- の間の電圧が十分に低下したことをテストなどで確認してから行ってください。
 - 操作パネルが“EV”を表示している場合は、24V 外部電源を OFF してから配線作業を行ってください。
 - インバータ出力側での短絡、地絡はインバータモジュールを破損することがあります。
 - 周辺回路不備による短絡の繰返し、あるいは結線不備、モータの絶縁抵抗低下による地絡はインバータモジュールを破損することがありますのでインバータ運転前には回路の絶縁抵抗を十分確認してください。
 - インバータ出力側の対地絶縁、相间絶縁は電源投入前に十分確認してください。
特に古いモータの場合、雲田気の悪い場所の場合にはモータの絶縁抵抗などの確認を確実に行ってください。
 - インバータ入力側の電磁接触器でインバータの始動・停止をしないでください。
入力側電磁接触器による頻繁な開閉は、電源投入時の突入電流の繰返しにより、コンバータ部の寿命（開閉寿命は 100 万回程度）を短くするので、避ける必要があります。インバータの始動停止は必ず始動信号（STF、STR 信号の ON/OFF）で行ってください。（4 ページ参照）
 - P/+、PR 端子は外付けブレーキ抵抗器以外の機器を接続しないでください。
機械式ブレーキは接続しないでください。
 - インバータ入出力信号回路には許容電圧を超えた電圧を加えたり、極性を間違えると入出力用素子が破損することがあります。特に速度設定用ボリュームの接続を間違えて端子 10E と端子 5 の間が短絡されることのないよう配線を確認の上でご使用願います。
 - 汎用モータ使用時に商用切替運転を行なう場合、商用切替の MC1 と MC2 の電気的および機械的なインタロックを確実にとってください。
誤結線のほかに右図のような商用切替回路があるときに切替え時のアークやシーケンスミスによるチャタリングなどで電流の回り込みが生ずるとインバータが破損します。
(ベクトル制御専用モータ（SF-V5RU、SF-THY）、PM モータは、商用運転できません。)
-
- 停電後の復電で機械の再始動防止が必要な場合にはインバータの入力側に電磁接触器を設けるとともに、始動信号が ON しないようなシーケンスとしてください。
始動信号（始動スイッチ）が保持されたままであると、復電でインバータは自動的に再始動します。
 - ベクトル制御時は、PLG 付モータが必要です。また、PLG は、バックラッシュのないモータ軸に直結してください。（リアルセンサレスベクトル制御時は、PLG が不要です。）
 - インバータ入力側電磁接触器 (MC) の設置目的
インバータ入力側は次のような目的で MC を設置してください。（選定については、取扱説明書（詳細編）2 章を参照してください。）
 - インバータ保護機能動作時、あるいは駆動装置異常時（非常停止操作など）にインバータを電源から開放する場合。
 - 停電によってインバータ停止後、復電時自然再始動による事故を防止する場合。
 - 保守、点検作業の安全性確保のためインバータを電源から切り離す場合。
 運転中に非常停止する場合は、インバータ入力側電流に対して JEM1038-AC-3 級定格使用電流で選定してください。
 - インバータ出力側電磁接触器の取扱い
インバータとモータ間の電磁接触器はインバータ、モータ共に停止中に切り換えてください。インバータ運転中に OFF → ON した場合、インバータの過電流保護などが動作します。汎用モータ使用時に、商用電源への切替えなどのために MC を設ける場合は、インバータとモータが停止してから MC を切り換えてください。
PM モータは、回転子に高性能マグネットを内蔵した同期電動機のため、インバータの電源を切った状態でもモータが回っている間は、モータの端子には高電圧が発生しています。配線、保守点検はモータが停止していることを確認して行ってください。ファン・ブロウなどモータが負荷に回される用途では、インバータの出力側に低圧手動開閉器を接続し、開閉器を開いて、配線、保守点検を行ってください。感電のおそれがあります。
 - インバータから発生するノイズ対策について
アナログ信号によりモータの回転速度を可変して使用する場合において、インバータから発生するノイズにより周波数設定信号が変動しモータの回転速度が安定しないような場合、次の対策が有効です。
 - 信号線と動力線（インバータの入出力線）の平行布線や束ね配線は避ける。
 - 信号線を動力線（インバータの入出力線）から極力離す。
 - 信号線にシールド線を使用する。
 - 信号線にフェライトコア（例：ZCAT3035-1330 TDK 製）を設ける。
 - 過負荷運転に関する注意事項
インバータにて運転・停止の繰返し頻度が高い運転を行う時に、大電流が繰返し流れる事により、インバータのトランジスタ素子の温度の上昇・下降が繰返され、熱疲労により寿命が短くなる場合があります。熱疲労には電流の大きさが影響していますので、拘束電流や始動電流などを小さくすることにより、寿命を延ばすことが可能になります。電流を小さくすることにより寿命を延ばすことが可能ですが、電流自体を小さくするとトルク不足になり、始動できない場合もありますので、汎用モータ使用時は、インバータの容量を大きくして（2 ランクアップ程度まで）、PM モータ使用時は、インバータと PM モータ両方の容量を大きくして、電流に対して余裕を持たせることも対策となります。
 - 仕様・定格が機械、システムの要求に適合しているか十分に確認してください。

6 パラメーター一覧

インバータの単純な可変速運転は、初期設定値のままでも運転ができるようになっていきます。負荷や運転仕様に合わせて必要なパラメータを設定してください。パラメータの設定、変更および確認は操作パネル (FR-DU08) で行うことができます。

Pr.	名称	設定範囲	初期値
0 *14	トルクブースト	0 ~ 30%	6/4/3/2/1% *1
1 *14	上限周波数	0 ~ 120Hz	120Hz *2 60Hz *3
2 *14	下限周波数	0 ~ 120Hz	0Hz
3 *14	基底周波数	0 ~ 590Hz	60/50Hz *10
4 *14	3速設定 (高速)	0 ~ 590Hz	60/50Hz *10
5 *14	3速設定 (中速)	0 ~ 590Hz	30Hz
6 *14	3速設定 (低速)	0 ~ 590Hz	10Hz
7 *14	加速時間	0 ~ 3600s	5s *4 15s *5
8 *14	減速時間	0 ~ 3600s	5s *4 15s *5
9 *14	電子サーマル	0 ~ 500A *2 0 ~ 3600A *3	インバータ 定格電流
10	直流制動動作周波数	0 ~ 120Hz, 9999	3Hz
11	直流制動動作時間	0 ~ 10s, 8888	0.5s
12	直流制動動作電圧	0 ~ 30%	4/2/1% *6
13	始動周波数	0 ~ 60Hz	0.5Hz
14	適用負荷選択	0 ~ 5, 12 ~ 15	0
15	JOG 周波数	0 ~ 590Hz	5Hz
16	JOG 加減速時間	0 ~ 3600s	0.5s
17	MRS 入力選択	0, 2, 4	0
18	高速上限周波数	0 ~ 590Hz	120Hz *2 60Hz *3
19	基底周波数電圧	0 ~ 1000V, 8888, 9999	9999/ 8888 *10
20	加減速基準周波数	1 ~ 590Hz	60/50Hz *10
21	加減速時間単位	0, 1	0
22	ストール防止動作レベル (トルク制限レベル)	0 ~ 400%	150%
23	倍速時ストール防止動作レベル補正係数	0 ~ 200%, 9999	9999
24 ~ 27	多段速設定 (4速 ~ 7速)	0 ~ 590Hz, 9999	9999
28	多段速入力補正選択	0, 1	0
29	加減速パターン選択	0 ~ 6	0
30	回生機能選択	0 ~ 2, 10, 11, 20, 21, 100 ~ 102, 110, 111, 120, 121	0
31	周波数ジャンプ 1A		9999
32	周波数ジャンプ 1B		9999
33	周波数ジャンプ 2A		9999
34	周波数ジャンプ 2B		9999
35	周波数ジャンプ 3A		9999
36	周波数ジャンプ 3B		9999
37	回転速度表示	0, 1 ~ 9998	0
41	周波数到達動作幅	0 ~ 100%	10%
42	出力周波数検出	0 ~ 590Hz	6Hz
43	逆転時出力周波数検出	0 ~ 590Hz, 9999	9999
44	第 2 加減速時間	0 ~ 3600s	5s
45	第 2 減速時間	0 ~ 3600s, 9999	9999
46	第 2 トルクブースト	0 ~ 30%, 9999	9999
47	第 2 V/F (基底周波数)	0 ~ 590Hz, 9999	9999
48	第 2 ストール防止動作レベル	0 ~ 400%	150%
49	第 2 ストール防止動作周波数	0 ~ 590Hz, 9999	0Hz
50	第 2 出力周波数検出	0 ~ 590Hz	30Hz
51	第 2 電子サーマル	0 ~ 500A, 9999 *2 0 ~ 3600A, 9999 *3	9999
52	操作パネルメインモニタ選択	0, 5 ~ 14, 17 ~ 20, 22 ~ 36, 38 ~ 46, 50 ~ 57, 61, 62, 64, 67, 71 ~ 75, 87 ~ 98, 100	0
54	FM/CA 端子機能選択 *10	1 ~ 3, 5 ~ 14, 17, 18, 21, 24, 32 ~ 34, 36, 46, 50, 52, 53, 61, 62, 67, 70, 87 ~ 90, 92, 93, 95, 97, 98	1
55	周波数モニタ基準	0 ~ 590Hz	60/50Hz *10
56	電流モニタ基準	0 ~ 500A *2 0 ~ 3600A *3	インバータ 定格電流
57	再始動フリーラン時間	0, 0.1 ~ 30s, 9999	9999
58	再始動立上り時間	0 ~ 60s	1s
59	遠隔機能選択	0 ~ 3, 11 ~ 13	0
60	省エネ制御選択	0, 4, 9	0
61	基準電流	0 ~ 500A, 9999 *2 0 ~ 3600A, 9999 *3	9999
62	加速時基準値	0 ~ 400%, 9999	9999
63	減速時基準値	0 ~ 400%, 9999	9999
64	昇降機モード始動周波数	0 ~ 10Hz, 9999	9999
65	リトライ選択	0 ~ 5	0
66	ストール防止動作低減開始周波数	0 ~ 590Hz	60/50Hz *10
67	アラーム発生時リトライ回数	0 ~ 10, 101 ~ 110	0
68	リトライ実行待ち時間	0.1 ~ 600s	1s
69	リトライ実行回数表示消去	0	0
70	特殊再生ブレーキ使用率	0 ~ 100%	0%
71	適用モータ	0 ~ 6, 13 ~ 16, 20, 23, 24, 30, 33, 34, 40, 43, 44, 50, 53, 54, 70, 73, 74, 330, 333, 334, 8090, 8093, 8094, 9090, 9093, 9094	0
72	PWM 周波数選択	0 ~ 15 *2 0 ~ 6, 25 *3	2
73	アナログ入力選択	0 ~ 7, 10 ~ 17	1
74	入力フィルタ時定数	0 ~ 8	1
75	リセット選択 / PU 抜け検出 / PU 停止選択	0 ~ 3, 14 ~ 17, 100 ~ 103, 114 ~ 117, 1000 ~ 1003, 1014 ~ 1017 *2 0 ~ 3, 14 ~ 17, 100 ~ 103, 114 ~ 117, 1000 ~ 1003, 1014 ~ 1017, 1100 ~ 1103, 1114 ~ 1117 *3	14
76	アラームコード出力選択	0 ~ 2	0
77	パラメータ書込選択	0 ~ 2	0
78	逆転防止選択	0 ~ 2	0
79 *14	運転モード選択	0 ~ 4, 6, 7	0
80	モータ容量	0.4 ~ 55kW, 9999 *2 0 ~ 3600kW, 9999 *3	9999
81	モータ極数	2, 4, 6, 8, 10, 12, 9999	9999
82	モータ励磁電流	0 ~ 500A, 9999 *2 0 ~ 3600A, 9999 *3	9999
83	モータ定格電圧	0 ~ 1000V	200/400V *7
84	モータ定格周波数	10 ~ 400Hz, 9999	9999
85	励磁電流折れ点	0 ~ 400Hz, 9999	9999
86	励磁電流低速倍率	0 ~ 300%, 9999	9999
89	速度制御ゲイン (アドバンスト磁束ベクトル)	0 ~ 200%, 9999	9999
90	モータ定数 (R1)	0 ~ 50Ω, 9999 *2 0 ~ 400mΩ, 9999 *3	9999
91	モータ定数 (R2)	0 ~ 50Ω, 9999 *2 0 ~ 400mΩ, 9999 *3	9999
92	モータ定数 (L1) / d 軸インダクタンス (Ld)	0 ~ 6000mH, 9999 *2 0 ~ 400mH, 9999 *3	9999
93	モータ定数 (L2) / q 軸インダクタンス (Lq)	0 ~ 6000mH, 9999 *2 0 ~ 400mH, 9999 *3	9999
94	モータ定数 (X)	0 ~ 100%, 9999	9999
95	オンラインオートチューニング選択	0 ~ 2	0
96	オートチューニング設定 / 状態	0, 1, 11, 101	0
100	V/F1 (第 1 周波数)	0 ~ 590Hz, 9999	9999
101	V/F1 (第 1 周波数電圧)	0 ~ 1000V	0V
102	V/F2 (第 2 周波数)	0 ~ 590Hz, 9999	9999
103	V/F2 (第 2 周波数電圧)	0 ~ 1000V	0V
104	V/F3 (第 3 周波数)	0 ~ 590Hz, 9999	9999
105	V/F3 (第 3 周波数電圧)	0 ~ 1000V	0V
106	V/F4 (第 4 周波数)	0 ~ 590Hz, 9999	9999
107	V/F4 (第 4 周波数電圧)	0 ~ 1000V	0V
108	V/F5 (第 5 周波数)	0 ~ 590Hz, 9999	9999
109	V/F5 (第 5 周波数電圧)	0 ~ 1000V	0V
110	第 3 加減速時間	0 ~ 3600s, 9999	9999
111	第 3 減速時間	0 ~ 3600s, 9999	9999
112	第 3 トルクブースト	0 ~ 30%, 9999	9999
113	第 3 V/F (基底周波数)	0 ~ 590Hz, 9999	9999
114	第 3 ストール防止動作レベル	0 ~ 400%	150%
115	第 3 ストール防止動作周波数	0 ~ 590Hz	0Hz
116	第 3 出力周波数検出	0 ~ 590Hz	60/50Hz *10
117	PU 通信局番	0 ~ 31	0
118	PU 通信速度	48, 96, 192, 384, 576, 768, 1152	192
119	PU 通信ストップビット長 / データ長	0, 1, 10, 11	1
120	PU 通信バリディチェック	0 ~ 2	2
121	PU 通信リトライ回数	0 ~ 10, 9999	1
122	PU 通信チェック時間 / 間隔	0, 0.1 ~ 999.8s, 9999	9999
123	PU 通信待ち時間設定	0 ~ 150ms, 9999	9999
124	PU 通信 CR/LF 選択	0 ~ 2	1
125	端子 2 周波数設定ゲイン周波数 *14	0 ~ 590Hz	60/50Hz *10
126	端子 4 周波数設定ゲイン周波数 *14	0 ~ 590Hz	60/50Hz *10
127	PID 制御自動切換周波数	0 ~ 590Hz, 9999	9999
128	PID 動作選択	0, 10, 11, 20, 21, 40 ~ 43, 50, 51, 60, 61, 70, 71, 80, 81, 90, 91, 100, 101, 1000, 1001, 1010, 1011, 2000, 2001, 2010, 2011	0
129	PID 比例帯	0.1 ~ 1000%, 9999	100%
130	PID 積分時間	0.1 ~ 3600s, 9999	1s
131	PID 上限リミット	0 ~ 100%, 9999	9999
132	PID 下限リミット	0 ~ 100%, 9999	9999
133	PID 動作目標値	0 ~ 100%, 9999	9999
134	PID 積分時間	0.01 ~ 10s, 9999	9999
135	商用切換シーケンス出力端子選択	0, 1	0
136	MC 切換インタロック時間	0 ~ 100s	1s
137	始動開始待ち時間	0 ~ 100s	0.5s
138	異常時商用切換選択	0, 1	0
139	インバータ商用自動切換周波数	0 ~ 60Hz, 9999	9999
140	バックラッシュ加速時中断周波数	0 ~ 590Hz	1Hz
141	バックラッシュ加速時中断時間	0 ~ 360s	0.5s
142	バックラッシュ減速時中断周波数	0 ~ 590Hz	1Hz
143	バックラッシュ減速時中断時間	0 ~ 360s	0.5s
144	回転速度設定切換	0, 2, 4, 6, 8, 10, 12, 102, 104, 106, 108, 110, 112	4
145	PU 表示言語切換	0 ~ 7	-
147	加減速時間切換周波数	0 ~ 590Hz, 9999	9999
148	入力 0V 時ストール防止レベル	0 ~ 400%	150%
149	入力 10V 時ストール防止レベル	0 ~ 400%	200%
150	出力電流検出しレベル	0 ~ 400%	150%
151	出力電流検出信号遅延時間	0 ~ 10s	0s
152	ゼロ電流検出しレベル	0 ~ 400%	5%
153	ゼロ電流検出時間	0 ~ 10s	0.5s
154	ストール防止動作中の電圧低減選択	0, 1, 10, 11	1
155	RT 信号反映時期選択	0, 10	0
156	ストール防止動作選択	0 ~ 31, 100, 101	0
157	OL 信号出力タイム	0 ~ 25s, 9999	0s
158	AM 端子機能選択	1 ~ 3, 5 ~ 14, 17, 18, 21, 24, 32 ~ 34, 36, 46, 50, 52 ~ 54, 61, 62, 67, 70, 87 ~ 98	1
159	商用インバータ自動切換動作幅	0 ~ 10Hz, 9999	9999
160 *14+16	ユーザグループ読出選択	0, 1, 9999	0
161	周波数設定 / キーロック操作選択	0, 1, 10, 11	0
162	瞬停再始動動作選択	0 ~ 3, 10 ~ 13, 1000 ~ 1003, 1010 ~ 1013	0
163	再始動第 1 立上り時間	0 ~ 20s	0s
164	再始動第 1 立上り電圧	0 ~ 100%	0%
165	再始動ストール防止動作レベル	0 ~ 400%	150%
166	出力電流検出信号保持時間	0 ~ 10s, 9999	0.1s

Pr.	名称	設定範囲	初期値
167	出力電流検出動作選択	0, 1, 10, 11	0
168	メーカ設定用パラメータです。設定しないでください。		
169	積算電力計クリア	0, 10, 9999	9999
171	稼働時間計クリア	0, 9999	9999
172	ユーザグループ登録数表示ノリ括削除	9999, (0~16)	0
173	ユーザグループ登録	0~1999, 9999	9999
174	ユーザグループ削除	0~1999, 9999	9999
178	STF 端子機能選択		60
179	STR 端子機能選択		61
180	RL 端子機能選択		0
181	RM 端子機能選択	0~20, 22~28, 32, 37, 42	1
182	RR 端子機能選択	~36, 38~57, ~48, 50	2
183	RT 端子機能選択	53, 57~62, 64~74, 76~80, 85, 87~89, 92~96, 128, 129, 9999 *12	6
187	MRS 端子機能選択		24
188	STOP 端子機能選択		25
189	RES 端子機能選択		62
190	RUN 端子機能選択	0~8, 10~20, 22, 25~28, 30~36, 38~57, 60, 61, 63, 64, 67, 68, 70, 79, 80, 84, 85, 90~99, 100~108, 110~116, 120, 122, 125~128, 130~136, 138~157, 160, 161, 163, 164, 167, 168, 170, 179, 180, 184, 185, 190~199, 200~208, 211~213, 247, 300~308, 311~313, 347, 9999 *13	0
191	SU 端子機能選択		1
192	IPF 端子機能選択		2
193	OL 端子機能選択		3
194	FU 端子機能選択		4
195	ABC1 端子機能選択		99
196	ABC2 端子機能選択		9999
232~239	多段速設定 (8 速~15 速)	0~590Hz, 9999	9999
240	Soft-PWM 動作選択	0, 1	1
241	アナログ入力表示単位切替	0, 1	0
242	端子1 加算補正量 (端子2)	0~100%	100%
243	端子1 加算補正量 (端子4)	0~100%	75%
244	冷却ファン動作選択	0, 1, 101~105, 1000, 1001, 1101~1105	1
245	定格すべり	0~50%, 9999	9999
246	すべり補正時定数	0.01~10s	0.5s
247	定出力領域すべり補正選択	0, 9999	9999
248	セルフパワーマネジメント選択	0~2	0
249	始動時地絡検出有無	0, 1	0
250	停止選択	0~100s, 1000~1100s, 8888, 9999	9999
251	出力欠相保護選択	0, 1	1
252	オーバーライドバイアス	0~200%	50%
253	オーバーライドゲイン	0~200%	150%
254	主回路電源 OFF 待ち時間	1~3600s, 9999	600s
255	寿命警報状態表示	(0~255)	0
256	突入電流抑制回路寿命表示	(0~100%)	100%
257	制御回路コンデンサ寿命表示	(0~100%)	100%
258	主回路コンデンサ寿命表示	(0~100%)	100%
259	主回路コンデンサ寿命測定	0, 1, 11	0
260	PWM 周波数自動切換	0, 1	1
261	停電停止選択	0~2, 11, 12, 21, 22	0
262	減速開始時減速周波数	0~20Hz	3Hz
263	減速処理開始周波数	0~590Hz, 9999	60/50Hz *10
264	停電時減速時間 1	0~3600s	5s
265	停電時減速時間 2	0~3600s, 9999	9999
266	停電時減速時間切換周波数	0~590Hz	60/50Hz *10
267	端子 4 入力選択	0~2	0
268	モニタ小数桁選択	0, 1, 9999	9999
269	メーカ設定用パラメータです。設定しないでください。		
270	あて止め、負荷トルク高速周波数制御選択	0~3, 11, 13	0
271	高速設定上限電流値	0~400%	50%
272	中速設定下限電流値	0~400%	100%
273	電流平均化範囲	0~590Hz, 9999	9999
274	電流平均フィルタ時定数	1~4000	16
275	あて止め時励磁電流低速倍率	0~300%, 9999	9999
276	あて止め時 PWM キャリア周波数	0~9, 9999 *2	9999
278	ブレーキ開放周波数	0~30Hz	3Hz
279	ブレーキ開放電流	0~400%	130%
280	ブレーキ開放電流検出時間	0~2s	0.3s
281	始動時ブレーキ動作時間	0~5s	0.3s
282	ブレーキ動作周波数	0~30Hz	6Hz

Pr.	名称	設定範囲	初期値
283	停止時ブレーキ動作時間	0~5s	0.3s
284	減速度検出機能選択	0, 1	0
285	オーバースピード検出周波数 (速度偏差過大検出周波数)	0~30Hz, 9999	9999
286	ドループゲイン	0~100%	0%
287	ドループフィルタ時定数	0~1s	0.3s
288	ドループ機能動作選択	0~2, 10, 11, 20~22	0
289	本体出力端子フィルタ	5~50ms, 9999	9999
290	モニタマイナス出力選択	0~7	0
291	パルス列入出力選択	0, 1, 10, 11, 20, 21, 100 (FMタイプ), 0.1 (CAタイプ)	0
292	オートマチック加減速	0, 1, 3.5~8, 11	0
293	加減速個別動作選択モード	0~2	0
294	UV 回避電圧ゲイン	0~200%	100%
295	周波数変化量設定	0, 0.01, 0.10, 1.00, 10.00	0
296	パスワード保護選択	0~6, 99, 100~106, 199, 9999	9999
297	パスワード登録 / 解除	(0~5), 1000~9998, 9999	9999
298	周波数サーチゲイン	0~32767, 9999	9999
299	再始動時回転方向検出選択	0, 1, 9999	0
313	DO0 出力選択	0~8, 10~20, 22, 25~28, 30~36, 38~57, 60, 61, 63, 64, 67, 68, 70, 79, 80, 84, 85, 90~99, 100~108, 110~116, 120, 122, 125~128, 130~136, 138~157, 160, 161, 163, 164, 167, 170, 179, 180, 184~199, 200~208, 211~213, 247, 248, 300~308, 311~313, 347, 348, 9999	9999
314	DO1 出力選択		9999
315	DO2 出力選択		9999
316	DO3 出力選択		9999
317	DO4 出力選択		9999
318	DO5 出力選択		9999
319	DO6 出力選択		9999
320	RA1 出力選択		9999
321	RA2 出力選択		9999
322	RA3 出力選択		9999
328	インバータ / コンバータ切換え	0~9999	0
331	RS-485 通信局番	0~31(0~247)	0
332	RS-485 通信速度	3, 6, 12, 24, 48, 96, 192, 384, 576, 768, 1152	96
333	RS-485 通信ストップビット長 / データ長	0, 1, 10, 11	1
334	RS-485 通信パリティチェック選択	0~2	2
335	RS-485 通信リトライ回数	0~10, 9999	1
336	RS-485 通信チェック時間間隔	0~999.8s, 9999	0s
337	RS-485 通信待ち時間設定	0~150ms, 9999	9999
338	通信運転指令権	0, 1	0
339	通信速度指令権	0~2	0
340	通信立上りモード選択	0~2, 10, 12	0
341	RS-485 通信 CR/LF 選択	0~2	1
342	通信 EEPROM 書き込み選択	0, 1	0
343	コミュニケーションエラーカウンタ	-	0
349	通信リセット選択 / ReadyBit 動作選択 / インバータエラークリア時リセット選択	0, 1, 100, 101, 1000, 1001, 1100, 1101, 10000, 10001, 10100, 10101, 11000, 11001, 11100, 11101	0
350	停止位置指令選択	0, 1, 9999	9999
351	オリエント速度	0~30Hz	2Hz
352	クリープ速度	0~10Hz	0.5Hz
353	クリープ切換え位置	0~16383	511
354	位置ループ切換え位置	0~8191	96
355	直流制御開始位置	0~255	5
356	内部停止位置指令	0~16383	0
357	オリエント完了ゾーン	0~255	5
358	サーボトルク選択	0~13	1
359	PLG 回転方向	0, 1, 100, 101	1
360	16 ビットデータ選択	0~127	0
361	ポジションシフト	0~16383	0
362	オリエント位置ループゲイン	0.1~100	1
363	完了信号出力遅れ時間	0~5s	0.5s
364	PLG 停止確認時間	0~5s	0.5s
365	オリエント切切り時間	0~60s, 9999	9999
366	再確認時間	0~5s, 9999	9999

Pr.	名称	設定範囲	初期値
367	速度フィードバック範囲	0~590Hz, 9999	9999
368	フィードバックゲイン	0~100	1
369	PLG パルス数	0~4096	1024
374	過速度検出レベル	0~590Hz, 9999	9999
376	断線検出有無選択	0, 1	0
380	加速時 S 字 1	0~50%	0
381	減速時 S 字 1	0~50%	0
382	加速時 S 字 2	0~50%	0
383	減速時 S 字 2	0~50%	0
384	入力パルス分周倍率	0~250	0
385	入力パルスゼロ時周波数	0~590Hz	0
386	入力パルス最大時周波数	0~590Hz	60/50Hz *10
393	オリエント選択	0~2, 10~12	0
394	機械側ギア歯数	0~32767	1
395	モータ側ギア歯数	0~32767	1
396	オリエント速度ゲイン (P 項)	0~1000	60
397	オリエント速度積分時間	0~20s	0.333s
398	オリエント速度ゲイン (D 項)	0~100	1
399	オリエント減速率	0~1000	20
413	PLG パルス分周比	1~32767	1
414	シーケンス機能動作選択	0~2, 11, 12	0
415	インバータ運転ロックモード設定	0, 1	0
416	プリスケール機能選択	0~5	0
417	プリスケール設定値	0~32767	1
419	位置指令権選択	0~2, 10, 100, 110, 200, 210, 300, 310, 1110, 1310	0
420	指令パルス倍率分子 (電子ギア分子)	1~32767	1
421	指令パルス倍率分母 (電子ギア分母)	1~32767	1
422	位置制御ゲイン	0~150sec ⁻¹	25sec ⁻¹
423	位置フィードフォワードゲイン	0~100%	0%
424	位置指令加減速時定数	0~50s	0s
425	位置フィードフォワード指令フィルタ	0~5s	0s
426	位置決め完了幅	0~32767	100
427	誤差過大レベル	0~400K, 9999	40K
428	指令パルス選択	0~5	0
429	クリア信号選択	0, 1	1
430	パルスモニタ選択	0~5, 12, 13, 100~105, 112, 113, 1000~1005, 1012, 1013, 1100~1105, 1112, 1113, 2000~2005, 2012, 2013, 2100~2105, 2112, 2113, 3000~3005, 3012, 3013, 3100~3105, 3112, 3113, 8888, 9999	9999
432	パルス列トルク指令バイアス	0~400%	0%
433	パルス列トルク指令ゲイン	0~400%	150%
434	ネットワーク No. (CC-Link IE)	0~255	0
435	局番 (CC-Link IE)	0~255	0
446	モデル位置制御ゲイン	0~150sec ⁻¹	25sec ⁻¹
450	第 2 適用モータ	0.1, 3~6, 13~16, 20, 23, 24, 30, 33, 34, 40, 43, 44, 50, 53, 54, 70, 73, 74, 330, 333, 334, 8090, 8093, 8094, 9090, 9093, 9094, 9999	9999
451	第 2 モータ制御方法選択	0~6, 10~14, 20, 100~106, 110~114, 9999	9999
453	第 2 モータ容量	0.4~55kW, 9999 *2	9999
454	第 2 モータ極数	2, 4, 6, 8, 10, 12, 9999	9999
455	第 2 モータ励磁電流	0~500A, 9999 *2	9999
456	第 2 モータ定格電圧	0~1000V	200/400V *1
457	第 2 モータ定格周波数	10~400Hz, 9999	9999
458	第 2 モータ定数 (R1)	0~50Ω, 9999 *2	9999
459	第 2 モータ定数 (R2)	0~400mΩ, 9999 *3	9999

Pr.	名称	設定範囲	初期値
460	第2モータ定数(L1) /d軸インダクタンス (Ld)	0~600mH, 9999 *2 0~400mH, 9999 *3	9999
461	第2モータ定数(L2) /q軸インダクタンス (Lq)	0~600mH, 9999 *2 0~400mH, 9999 *3	9999
462	第2モータ定数(X)	0~100%, 9999	9999
463	第2モータオート チューニング設定 / 状態	0, 1, 11, 101	0
464	位置制御急停止減速時間	0~360.0s	0
465	第1目標位置下位4桁		0
466	第1目標位置上位4桁		0
467	第2目標位置下位4桁		0
468	第2目標位置上位4桁		0
469	第3目標位置下位4桁		0
470	第3目標位置上位4桁		0
471	第4目標位置下位4桁		0
472	第4目標位置上位4桁		0
473	第5目標位置下位4桁		0
474	第5目標位置上位4桁		0
475	第6目標位置下位4桁		0
476	第6目標位置上位4桁		0
477	第7目標位置下位4桁		0
478	第7目標位置上位4桁		0
479	第8目標位置下位4桁		0
480	第8目標位置上位4桁	0~9999	0
481	第9目標位置下位4桁		0
482	第9目標位置上位4桁		0
483	第10目標位置下位4桁		0
484	第10目標位置上位4桁		0
485	第11目標位置下位4桁		0
486	第11目標位置上位4桁		0
487	第12目標位置下位4桁		0
488	第12目標位置上位4桁		0
489	第13目標位置下位4桁		0
490	第13目標位置上位4桁		0
491	第14目標位置下位4桁		0
492	第14目標位置上位4桁		0
493	第15目標位置下位4桁		0
494	第15目標位置上位4桁		0
495	リモート出力選択	0, 1, 10, 11	0
496	リモート出力内容1	0~4095	0
497	リモート出力内容2	0~4095	0
498	シーケンス機能フラグ シユメモリクリア	0~9999	0
500	通信異常実行待ち時間	0~999.8s	0s
501	通信異常発生回数表示	0	0
502	通信異常時停止モード選択	0~4, 11, 12	0
503	メンテナンスタイマ1	0(1~9998)	0
504	メンテナンスタイマ1 警報出力設定時間	0~9998, 9999	9999
505	速度設定基準	1~590Hz	60/50Hz *10
506	主回路コンデンサ寿命 推定表示	(0~100%)	100%
507	ABC1 リレー寿命表示 /設定	(0~100%)	100%
508	ABC2 リレー寿命表示 /設定	(0~100%)	100%
516	加速開始時のS字時間	0.1~2.5s	0.1s
517	加速完了時のS字時間	0.1~2.5s	0.1s
518	減速開始時のS字時間	0.1~2.5s	0.1s
519	減速完了時のS字時間	0.1~2.5s	0.1s
522	出力停止周波数	0~590Hz, 9999	9999
539	MODBUS RTU 通信 チェック時間間隔	0~999.8s, 9999	9999
541	周波数指令符号選択	0, 1	0
547	USB 通信局番	0~31	0
548	USB 送信チェック時間間隔	0~999.8s, 9999	9999
549	プロトコル選択	0, 1	0
550	NET モード操作権選択	0, 1, 9999	9999
551	PU モード操作権選択	1~3, 9999	9999
552	周波数ジャンプ幅	0~30Hz, 9999	9999
553	PID 偏差リミット	0.0~100.0%, 9999	9999
554	PID 信号動作選択	0~3, 10~13	0
555	電流平均時間	0.1~1.0s	1s
556	データ出力マスク時間	0.0~20.0s	0s
557	電流平均値モータ信号 出力基準電流	0~500A *2 0~3600A *3	インバータ 定格電流
560	第2周波数サーゲイン	0~32767, 9999	9999
561	PTC サーミスタ保護レベル	0.50~30.00k Ω , 9999	9999
563	通電時間繰返し回数	(0~65535)	0

Pr.	名称	設定範囲	初期値
564	稼働時間繰越し回数	(0~65535)	0
565	第2モータ励磁電流折れ点 トルク	0~400Hz, 9999	9999
566	第2モータ励磁電流低 速比率	0~300%, 9999	9999
569	第2モータ速度制御ゲイン	0~200%, 9999	9999
570	多重定格選択	0~3	2
571	始動時ホールド時間	0.0~10.0s, 9999	9999
573	4mA 入力チェック選択	1~4, 11~ 14, 21~24, 9999	9999
574	第2モータオンライン オートチューニング	0~2	0
575	出力中断検出時間	0~3600s, 9999	1s
576	出力中断検出レベル	0~590Hz	0Hz
577	出力中断解除レベル	900~1100%	1000%
592	トラバース機能選択	0~2	0
593	最大振幅量	0~25%	10%
594	減速時振幅補正量	0~50%	10%
595	加速時振幅補正量	0~50%	10%
596	振幅加速時間	0.1~3600s	5s
597	振幅減速時間	0.1~3600s	5s
598	不足電圧レベル	175~215V/ 350~430V *7, 9999	9999
599	X10 端子入力選択	0, 1	0
600	第1自由サーマル低減 周波数1	0~590Hz, 9999	9999
601	第1自由サーマル低減率1	1~100%	100%
602	第1自由サーマル低減 周波数2	0~590Hz, 9999	9999
603	第1自由サーマル低減率2	1~100%	100%
604	第1自由サーマル低減 周波数3	0~590Hz, 9999	9999
606	外部停電信号入力選択	0, 1	1
607	モータ過負荷耐量レ ベル	110~250%	150%
608	第2モータ過負荷耐量 レベル	110~250%, 9999	9999
609	PID 目標値 / 偏差入力選択	1~5	2
610	PID 測定値入力選択	1~5	3
611	再始動時加速時間	0~3600s, 9999	9999
617	逆転時励磁電流低減率	0~300%, 9999	9999
635-*8	累積パルスクリア信号 選択	0~3	0
636-*8	累積パルス分周倍率	1~16384	1
637-*8	制御端子オフショ ン累積パルス分周倍率	1~16384	1
638-*8	累積パルス記憶	0~3	0
639	ブレーキ開放電流選択	0, 1	0
640	ブレーキ動作周波数選択	0, 1	0
641	第2ブレーキシーケ ンス動作選択	0, 7, 8, 9999	0
642	第2ブレーキ開放周波数	0~30Hz	3Hz
643	第2ブレーキ開放電流	0~400%	130%
644	第2ブレーキ開放電流 検出時間	0~2s	0.3s
645	第2始動時ブレーキ動作時間	0~5s	0.3s
646	第2ブレーキ動作周波数	0~30Hz	6Hz
647	第2停止時ブレーキ動作時間	0~5s	0.3s
648	第2減速検出機能選択	0, 1	0
650	第2ブレーキ開放電流選択	0, 1	0
651	第2ブレーキ動作周波数選択	0, 1	0
653	速度スムージング制 御	0~200%	0
654	速度スムージングカ ットオフ周波数	0~120Hz	20Hz
655	アナログリモート出力選択	0, 1, 10, 11	0
656	アナログリモート出力値1		1000%
657	アナログリモート出力値2		1000%
658	アナログリモート出力値3	800~1200%	1000%
659	アナログリモート出力値4		1000%
660	強め励磁減速動作選択	0, 1	0
661	励磁アップ率	0~40%, 9999	9999
662	強め励磁電流レベル	0~300%	100%
663	制御回路温度信号出力 レベル	0~100℃	0℃
665	再生回避周波数ゲイン	0~200%	100%
668	停電停止周波数ゲイン	0~200%	100%
673	SF-PR すべり量調整動 作選択	2, 4, 6, 9999	9999
674	SF-PR すべり量調整 ゲイン	0~500%	100%
675	ユーザ用パラメータ自 動記憶機能選択	1, 9999	9999
679	第2ドループゲイン	0~100%, 9999	9999
680	第2ドループフィルタ 時定数	0~1s, 9999	9999
681	第2ドループ機能動作 選択	0~2, 10, 11, 20~22, 9999	9999
682	第2ドループ折れ点ゲ イン	0.1~100%, 9999	9999

Pr.	名称	設定範囲	初期値
683	第2ドループ折れ点ト ルク	0.1~100%, 9999	9999
684	チューニングデータ単 位切り換え	0, 1	0
686	メンテナンスタイマ2	0(1~9998)	0
687	メンテナンスタイマ2 警報出力設定時間	0~9998, 9999	9999
688	メンテナンスタイマ3	0(1~9998)	0
689	メンテナンスタイマ3 警報出力設定時間	0~9998, 9999	9999
690	減速チェック時間	0~3600s, 9999	1s
692	第2自由サーマル低減 周波数1	0~590Hz, 9999	9999
693	第2自由サーマル低減率1	1~100%	100%
694	第2自由サーマル低減 周波数2	0~590Hz, 9999	9999
695	第2自由サーマル低減率2	1~100%	100%
696	第2自由サーマル低減 周波数3	0~590Hz, 9999	9999
699	入力端子フィルタ	5~50ms, 9999	9999
702	モータ最高周波数	0~400Hz, 9999	9999
706	モータ誘起電圧定数 (ϕ)	0~5000mV/ (rad/s), 9999	9999
707	モータイナーシャ (整数部)	10~999, 9999	9999
711	モータLd減衰率	0~100%, 9999	9999
712	モータLq減衰率	0~100%, 9999	9999
717	起動時抵抗チューニ ング補正係数	0~200%, 9999	9999
721	起動時磁極位置検出パルス幅	0~6000 μ s, 10000~ 16000 μ s, 9999	9999
724	モータイナーシャ (指数部)	0~7, 9999	9999
725	モータ保護電流レベル	100~500%, 9999	9999
738	第2モータ誘起電圧定 数 (ϕ)	0~5000mV/ (rad/s), 9999	9999
739	第2モータLd減衰率	0~100%, 9999	9999
740	第2モータLq減衰率	0~100%, 9999	9999
741	第2モータ起動時抵抗 チューニング補正係数	0~200%, 9999	9999
742	第2モータ磁極検出パルス幅	0~6000 μ s, 10000~ 16000 μ s, 9999	9999
743	第2モータ最高周波数	0~400Hz, 9999	9999
744	第2モータイナーシャ (整数部)	10~999, 9999	9999
745	第2モータイナーシャ (指数部)	0~7, 9999	9999
746	第2モータ保護電流レベル	100~500%, 9999	9999
747	第2モータ低速域トル ク特性選択	0, 9999	9999
753	第2PID動作選択	0, 10, 11, 20, 21, 50, 51, 60, 61, 70, 71, 80, 81, 90, 91, 100, 101, 1000, 1001, 1010, 1011, 2000, 2001, 2010, 2011	0
754	第2PID制御自動切換周波数	0~590Hz, 9999	9999
755	第2PID動作目標値	0~100%, 9999	9999
756	第2PID比例帯	0.1~1000%, 9999	100%
757	第2PID積分時間	0.1~3600s, 9999	1s
758	第2PID微分時間	0.01~10.00s, 9999	9999
759	PID単位選択	0~43, 9999	9999
760	プリチャージ異常選択	0, 1	0
761	プリチャージ終了判定レベル	0~100%, 9999	9999
762	プリチャージ終了判定時間	0~3600s, 9999	9999
763	プリチャージ上限検出レベル	0~100%, 9999	9999
764	プリチャージ制限時間	0~3600s, 9999	9999
765	第2プリチャージ異常選択	0, 1	0
766	第2プリチャージ終了 判定レベル	0~100%, 9999	9999
767	第2プリチャージ終了 判定時間	0~3600s, 9999	9999
768	第2プリチャージ上限 検出レベル	0~100%, 9999	9999
769	第2プリチャージ制限時間	0~3600s, 9999	9999
774	操作パネルモニタ選択1	1~3, 5~14, 17~20, 22~ 36, 38, 40, 46, 50, 51, 61, 62, 64, 67, 71, 75, 87, ~98, 100, 9999	9999
775	操作パネルモニタ選択2		9999
776	操作パネルモニタ選択3		9999
777	4mA 入力チェック検出 時運転周波数	0~590Hz, 9999	9999
778	4mA 入力チェック検出 フィルタ	0~10s	0s
779	通信異常時運転周波数	0~590Hz, 9999	9999
788	低速域トルク特性選択	0, 9999	9999
791	低速域加速時間	0~3600s, 9999	9999
792	低速域減速時間	0~3600s, 9999	9999
799	出力電力量パルス単位 設定	0.1, 1, 10, 100, 1000kWh	1kWh
800	制御方法選択	0~6, 9~14, 20, 100~106, 109~114	20

Pr.	名称	設定範囲	初期値	Pr.	名称	設定範囲	初期値	Pr.	名称	設定範囲	初期値
801	出力制限レベル	0 ~ 400%, 9999	9999	878	速度フィードフォワードフィルタ	0 ~ 1s	0s	C41 (933) *9	端子4ゲイン (トルク/磁束)	0 ~ 300%	100%
802	予備励磁選択	0, 1	0	879	速度フィードフォワードトルク制限	0 ~ 400%	150%	C42 (934) *9	PID表示バイアス係数	0 ~ 500, 9999	9999
803	定出力領域トルク特性選択	0 ~ 2, 10, 11	0	880	負荷イナーシャ比	0 ~ 200倍	7倍	C43 (934) *9	PID表示バイアスアナログ値	0 ~ 300%	20%
804	トルク指令権選択	0 ~ 6	0	881	速度フィードフォワードゲイン	0 ~ 1000%	0%	C44 (935) *9	PID表示ゲイン係数	0 ~ 500, 9999	9999
805	トルク指令値 (RAM)	600 ~ 1400%	1000%	882	回生回避動作選択	0 ~ 2	0	C45 (935) *9	PID表示ゲインアナログ値	0 ~ 300%	100%
806	トルク指令値 (RAM, EEPROM)	600 ~ 1400%	1000%	883	回生回避動作レベル	300 ~ 1200V	DC380/DC760V *7	977	入力電圧モード選択	0, 1	0
807	速度制限選択	0 ~ 2	0	884	減速時回生回避検出感度	0 ~ 5	0	989	パラメータコピー警報解除	10 *2	10 *2
808	正転速度制限/速度制限	0 ~ 400Hz	60/50Hz *10	885	回生回避補正周波数制限値	0 ~ 590Hz, 9999	6Hz	990	PUブレーキ音制御	0, 1	1
809	逆転速度制限/逆倒速度制限	0 ~ 400Hz, 9999	9999	886	回生回避電圧ゲイン	0 ~ 200%	100%	991	PUコントラスト調整	0 ~ 63	58
810	トルク制限入力方法選択	0 ~ 2	0	888	フリーパラメータ1	0 ~ 9999	9999	992	操作パネルMダイヤルプッシュモータ選択	0 ~ 3, 5 ~ 14, 17 ~ 20, 22 ~ 36, 38 ~ 46, 50 ~ 57, 61, 62, 64, 67, 71 ~ 75, 87 ~ 98, 100	0
811	設定分解能切換え	0, 1, 10, 11	0	889	フリーパラメータ2	0 ~ 9999	9999	994	ドループ折れ点ゲイン	0.1 ~ 100%, 9999	9999
812	トルク制限レベル (回生)		9999	891	積算電力モニタ桁シフト回数	0 ~ 4, 9999	9999	995	ドループ折れ点トルク	0.1 ~ 100%	100%
813	トルク制限レベル (3象限)		9999	892	積算電力モニタ桁シフト回数	30 ~ 150%	100%	997	任意アラーム書込み	0 ~ 255, 9999	9999
814	トルク制限レベル (4象限)	0 ~ 400%, 9999	9999	893	省エネモニタ基準 (モータ容量)	0.1 ~ 55kW *2	インバータ定格容量	998	PMパラメータ初期設定	0, 3003, 3103, 8009, 8109, 9009, 9109	0
815	トルク制限レベル2		9999	894	商用時制御選択	0 ~ 3	0	999	パラメータ自動設定	1, 2, 10 ~ 13, 20, 21, 9999	9999
816	加速時トルク制限レベル		9999	895	省電力率基準値	0, 1, 9999	9999	1000	ダイレクト設定選択	0 ~ 2	0
817	減速時トルク制限レベル		9999	896	電力単価	0 ~ 500, 9999	9999	1002	Lqチューニング電流目標値調整係数	50 ~ 150%, 9999	9999
818	簡単ゲインチューニング応答性設定	1 ~ 15	2	897	省電力モニタ平均時間	0.1 ~ 1000h, 9999	9999	1003	ノッチフィルタ周波数	0, 8 ~ 1250Hz	0
819	簡単ゲインチューニング選択	0 ~ 2	0	898	省電力積算モニタクリア	0, 1, 10, 9999	9999	1004	ノッチフィルタ深さ	0 ~ 3	0
820	速度制御Pゲイン1	0 ~ 1000%	60%	899	運転時間率 (推定値)	0 ~ 100%, 9999	9999	1005	ノッチフィルタ広さ	0 ~ 3	0
821	速度制御積分時間1	0 ~ 20s	0.333s	C0 (900) *9	FM/CA端子校正 *10	-	-	1006	時計 (西暦)	2000 ~ 2099	2000
822	速度設定フィルタ1	0 ~ 5s, 9999	9999	C1 (901) *9	AM端子校正	-	-	1007	時計 (月, 日)	101	101
823 *8	速度検出フィルタ1	0 ~ 0.1s	0.001s	C2 (902) *9	端子2周波数設定バイアス周波数	0 ~ 590Hz	0Hz	1008	時計 (時, 分)	0	0
824	トルク制御Pゲイン1 (電流ループ比例ゲイン)	0 ~ 500%	100%	C3 (902) *9	端子2周波数設定バイアス	0 ~ 300%	0%	1015	周波数リミット時積分停止選択	0 ~ 2, 10 ~ 12	0
825	トルク制御積分時間1 (電流ループ積分時間)	0 ~ 500ms	5ms	125 (903) *9	端子2周波数設定ゲイン周波数	0 ~ 590Hz	60/50Hz *10	1016	PTCサーミスタ保護検出時間	0 ~ 60s	0s
826	トルク設定フィルタ1	0 ~ 5s, 9999	9999	C4 (903) *9	端子2周波数設定ゲイン	0 ~ 300%	100%	1018	符号付モータ選択	0, 1, 9999	9999
827	トルク検出フィルタ1	0 ~ 0.1s	0s	C5 (904) *9	端子4周波数設定バイアス周波数	0 ~ 590Hz	0Hz	1020	トレース動作選択	0 ~ 4	0
828	モデル速度制御ゲイン	0 ~ 1000%	60%	C6 (904) *9	端子4周波数設定バイアス	0 ~ 300%	20%	1021	トレースモード選択	0 ~ 2	0
829 *8	簡易機械端PLGパルス数	0 ~ 4096, 9999	9999	126 (905) *9	端子4周波数設定ゲイン周波数	0 ~ 590Hz	60/50Hz *10	1022	サンプリング周期	0 ~ 9	2
830	速度制御Pゲイン2	0 ~ 1000%, 9999	9999	C7 (905) *9	端子4周波数設定ゲイン	0 ~ 300%	100%	1023	アナログチャンネル数	1 ~ 8	4
831	速度制御積分時間2	0 ~ 20s, 9999	9999	C12 (917) *9	端子1バイアス周波数 (速度)	0 ~ 590Hz	0Hz	1024	サンプリング自動開始	0, 1	0
832	速度設定フィルタ2	0 ~ 5s, 9999	9999	C13 (917) *9	端子1バイアス (速度)	0 ~ 300%	0%	1025	トリガモード選択	0 ~ 4	0
833 *8	速度検出フィルタ2	0 ~ 0.1s, 9999	9999	C14 (918) *9	端子1ゲイン周波数 (速度)	0 ~ 590Hz	60/50Hz *10	1026	トリガ前サンプリング数	0 ~ 100%	90%
834	トルク制御Pゲイン2	0 ~ 500%, 9999	9999	C15 (918) *9	端子1ゲイン (速度)	0 ~ 300%	100%	1027	アナログソース選択 (1ch)	1 ~ 3, 5 ~ 14, 17 ~ 20, 22 ~ 24, 32 ~ 36, 39 ~ 42, 46, 52 ~ 54, 61, 62, 64, 67, 71 ~ 75, 87 ~ 98, 201 ~ 213, 222 ~ 227, 230 ~ 232, 235 ~ 238	201
835	トルク制御積分時間2	0 ~ 500ms, 9999	9999	C16 (919) *9	端子1バイアス指令 (トルク/磁束)	0 ~ 400%	0%	1028	アナログソース選択 (2ch)	202	202
836	トルク設定フィルタ2	0 ~ 5s, 9999	9999	C17 (919) *9	端子1バイアス (トルク/磁束)	0 ~ 300%	0%	1029	アナログソース選択 (3ch)	203	203
837	トルク検出フィルタ2	0 ~ 0.1s, 9999	9999	C18 (920) *9	端子1ゲイン指令 (トルク/磁束)	0 ~ 400%	150%	1030	アナログソース選択 (4ch)	204	204
840	トルクバイアス選択	0 ~ 3, 24, 25, 9999	9999	C19 (920) *9	端子1ゲイン (トルク/磁束)	0 ~ 300%	100%	1031	アナログソース選択 (5ch)	205	205
841	トルクバイアス1	600 ~ 1400%, 9999	9999	C8 (930) *9, *11	電流出力バイアス信号	0 ~ 100%	0%	1032	アナログソース選択 (6ch)	206	206
842	トルクバイアス2	600 ~ 1400%, 9999	9999	C9 (930) *9, *11	電流出力バイアス電流	0 ~ 100%	0%	1033	アナログソース選択 (7ch)	207	207
843	トルクバイアス3	600 ~ 1400%, 9999	9999	C10 (931) *9, *11	電流出力ゲイン信号	0 ~ 100%	100%	1034	アナログソース選択 (8ch)	208	208
844	トルクバイアスフィルタ	0 ~ 5s, 9999	9999	C11 (931) *9, *11	電流出力ゲイン電流	0 ~ 100%	100%	1035	アナログトリガチャンネル	1 ~ 8	1
845	トルクバイアス動作時間	0 ~ 5s, 9999	9999	C38 (932) *9	端子4バイアス指令 (トルク/磁束)	0 ~ 400%	0%	1036	アナログトリガ動作選択	0, 1	0
846	トルクバイアスバランス補正	0 ~ 10V, 9999	9999	C39 (932) *9	端子4バイアス (トルク/磁束)	0 ~ 300%	20%	1037	アナログトリガレベル	600 ~ 1400	1000
847	下降時トルクバイアス端子1バイアス	0 ~ 400%, 9999	9999	C40 (933) *9	端子4ゲイン指令 (トルク/磁束)	0 ~ 400%	150%				
848	下降時トルクバイアス端子1ゲイン	0 ~ 400%, 9999	9999								
849	アナログ入力オフセット調整	0 ~ 200%	100%								
850	制動動作選択	0 ~ 2	0								
851 *8	制御端子オプションPLGパルス数	0 ~ 4096	2048								
852 *8	制御端子オプションPLG回転方向	0, 1, 100, 101	1								
853 *8	速度偏差時間	0 ~ 100s	1s								
854	励磁率	0 ~ 100%	100%								
855 *8	制御端子オプション断線検出有無選択	0, 1	0								
858	端子4機能割付け	0, 1, 4, 9999	0								
859	トルク電流 / PMモータ定格電流	0 ~ 500A, 9999 *2	9999								
860	第2モータトルク電流 / PMモータ定格電流	0 ~ 3600A, 9999 *3	9999								
862 *8	PLGオプション選択	0, 1	0								
863 *8	制御端子オプションPLGパルス分周比	1 ~ 32767	1								
864	トルク検出	0 ~ 400%	150%								
865	低速検出	0 ~ 590Hz	1.5Hz								
866	トルクモニタ基準	0 ~ 400%	150%								
867	AM出力フィルタ	0 ~ 5s	0.01s								
868	端子1機能割付け	0 ~ 6, 9999	0								
869 *11	電流出力フィルタ	0 ~ 5s	0.02s								
870	速度検出ヒステリシス	0 ~ 5Hz	0Hz								
872	入力欠相保護選択	0, 1	0								
873 *8	速度制限	0 ~ 400Hz	20Hz								
874	OLTレベル設定	0 ~ 400%	150%								
875	故障定義	0, 1	0								
876 *8	サーマルプロテクタ入力	0, 1	1								
877	速度フィードフォワード制御 - モデル適応速度制御選択	0 ~ 2	0								

Pr.	名称	設定範囲	初期値
1038	デジタルソース選択 (1ch)		1
1039	デジタルソース選択 (2ch)		2
1040	デジタルソース選択 (3ch)		3
1041	デジタルソース選択 (4ch)	1 ~ 255	4
1042	デジタルソース選択 (5ch)		5
1043	デジタルソース選択 (6ch)		6
1044	デジタルソース選択 (7ch)		7
1045	デジタルソース選択 (8ch)		8
1046	デジタルトリガチャンネル	1 ~ 8	1
1047	デジタルトリガ動作選択	0, 1	0
1048	ディスプレイオフ待ち時間	0 ~ 60min	0min
1049	USB ホストリセット	0, 1	0
1072	制振制御動作時 DC ブレーキ判断時間	0 ~ 10 s	3s
1073	制振制御動作選択	0, 1	0
1074	振動抑制周波数	0.05 ~ 3Hz, 9999	1Hz
1075	振動抑制深さ	0 ~ 3	0
1076	振動抑制広さ	0 ~ 3	0
1077	ロープ長	0.1 ~ 50m	1m
1078	トルロリ重量	1 ~ 50000kg	1kg
1079	荷物重量	1 ~ 50000kg	1kg
1103	非常停止時減速時間	0 ~ 3600s	5s
1106	トルクモニタフィルタ	0 ~ 5s, 9999	9999
1107	回転速度モニタフィルタ	0 ~ 5s, 9999	9999
1108	励磁電流モニタフィルタ	0 ~ 5s, 9999	9999
1113	速度制限方式選択	0 ~ 2, 10, 9999	9999
1114	トルク指令反転有無選択	0, 1	1
1115	速度制御積分クリア時間	0 ~ 9998ms	0s
1116	定出力領域速度制御 P ゲイン補正量	0 ~ 100%	0%
1117	速度制御 P ゲイン1 (パーユニット設定)	0 ~ 300, 9999	9999
1118	速度制御 P ゲイン2 (パーユニット設定)	0 ~ 300, 9999	9999
1119	モデル速度制御ゲイン (パーユニット設定)	0 ~ 300, 9999	9999
1121	速度制御パーユニット設定基準周波数	0 ~ 400Hz	120Hz*2
1134	PID 上限操作量	0 ~ 100%	100%
1135	PID 下限操作量	0 ~ 100%	100%
1136	第2PID 表示バイアス係数	0 ~ 500, 9999	9999
1137	第2PID 表示バイアスアナログ値	0 ~ 300%	20%
1138	第2PID 表示ゲイン係数	0 ~ 500, 9999	9999
1139	第2PID 表示ゲインアナログ値	0 ~ 300%	100%
1140	第2PID 目標値 / 偏差入力選択	1 ~ 5	2
1141	第2PID 測定値入力選択	1 ~ 5	3
1142	第2PID 単位選択	0 ~ 43, 9999	9999
1143	第2PID 上限リミット	0 ~ 100%, 9999	9999
1144	第2PID 下限リミット	0 ~ 100%, 9999	9999
1145	第2PID 偏差リミット	0 ~ 100%, 9999	9999
1146	第2PID 信号動作選択	0 ~ 3, 10 ~ 13	0
1147	第2出力中断検出時間	0 ~ 3600s, 9999	1s
1148	第2出力中断検出レベル	0 ~ 590Hz	0Hz
1149	第2出力中断解除レベル	900 ~ 1100%	1000%
1150 ~ 1199	ユーザ用パラメータ 1 ~ 50	0 ~ 65535	0
1220	目標位置 / 速度選択	0, 1, 2	0
1221	起動指令エッジ検出選択	0, 1	0
1222	第1位置決め加速時間	0.01 ~ 360s	5s
1223	第1位置決め減速時間	0.01 ~ 360s	5s
1224	第1位置決めドwell時間	0 ~ 20000ms	0ms
1225	第1位置決め補助機能	0 ~ 2, 10 ~ 12, 100 ~ 102, 110 ~ 112	10
1226	第2位置決め加速時間	0.01 ~ 360s	5s
1227	第2位置決め減速時間	0.01 ~ 360s	5s
1228	第2位置決めドwell時間	0 ~ 20000ms	0ms
1229	第2位置決め補助機能	0 ~ 2, 10 ~ 12, 100 ~ 102, 110 ~ 112	10
1230	第3位置決め加速時間	0.01 ~ 360s	5s
1231	第3位置決め減速時間	0.01 ~ 360s	5s
1232	第3位置決めドwell時間	0 ~ 20000ms	0ms
1233	第3位置決め補助機能	0 ~ 2, 10 ~ 12, 100 ~ 102, 110 ~ 112	10
1234	第4位置決め加速時間	0.01 ~ 360s	5s
1235	第4位置決め減速時間	0.01 ~ 360s	5s
1236	第4位置決めドwell時間	0 ~ 20000ms	0ms
1237	第4位置決め補助機能	0 ~ 2, 10 ~ 12, 100 ~ 102, 110 ~ 112	10
1238	第5位置決め加速時間	0.01 ~ 360s	5s
1239	第5位置決め減速時間	0.01 ~ 360s	5s
1240	第5位置決めドwell時間	0 ~ 20000ms	0ms

Pr.	名称	設定範囲	初期値
1241	第5位置決め補助機能	0 ~ 2, 10 ~ 12, 100 ~ 102, 110 ~ 112	10
1242	第6位置決め加速時間	0.01 ~ 360s	5s
1243	第6位置決め減速時間	0.01 ~ 360s	5s
1244	第6位置決めドwell時間	0 ~ 20000ms	0ms
1245	第6位置決め補助機能	0 ~ 2, 10 ~ 12, 100 ~ 102, 110 ~ 112	10
1246	第7位置決め加速時間	0.01 ~ 360s	5s
1247	第7位置決め減速時間	0.01 ~ 360s	5s
1248	第7位置決めドwell時間	0 ~ 20000ms	0ms
1249	第7位置決め補助機能	0 ~ 2, 10 ~ 12, 100 ~ 102, 110 ~ 112	10
1250	第8位置決め加速時間	0.01 ~ 360s	5s
1251	第8位置決め減速時間	0.01 ~ 360s	5s
1252	第8位置決めドwell時間	0 ~ 20000ms	0ms
1253	第8位置決め補助機能	0 ~ 2, 10 ~ 12, 100 ~ 102, 110 ~ 112	10
1254	第9位置決め加速時間	0.01 ~ 360s	5s
1255	第9位置決め減速時間	0.01 ~ 360s	5s
1256	第9位置決めドwell時間	0 ~ 20000ms	0ms
1257	第9位置決め補助機能	0 ~ 2, 10 ~ 12, 100 ~ 102, 110 ~ 112	10
1258	第10位置決め加速時間	0.01 ~ 360s	5s
1259	第10位置決め減速時間	0.01 ~ 360s	5s
1260	第10位置決めドwell時間	0 ~ 20000ms	0ms
1261	第10位置決め補助機能	0 ~ 2, 10 ~ 12, 100 ~ 102, 110 ~ 112	10
1262	第11位置決め加速時間	0.01 ~ 360s	5s
1263	第11位置決め減速時間	0.01 ~ 360s	5s
1264	第11位置決めドwell時間	0 ~ 20000ms	0ms
1265	第11位置決め補助機能	0 ~ 2, 10 ~ 12, 100 ~ 102, 110 ~ 112	10
1266	第12位置決め加速時間	0.01 ~ 360s	5s
1267	第12位置決め減速時間	0.01 ~ 360s	5s
1268	第12位置決めドwell時間	0 ~ 20000ms	0ms
1269	第12位置決め補助機能	0 ~ 2, 10 ~ 12, 100 ~ 102, 110 ~ 112	10
1270	第13位置決め加速時間	0.01 ~ 360s	5s
1271	第13位置決め減速時間	0.01 ~ 360s	5s
1272	第13位置決めドwell時間	0 ~ 20000ms	0ms
1273	第13位置決め補助機能	0 ~ 2, 10 ~ 12, 100 ~ 102, 110 ~ 112	10
1274	第14位置決め加速時間	0.01 ~ 360s	5s
1275	第14位置決め減速時間	0.01 ~ 360s	5s
1276	第14位置決めドwell時間	0 ~ 20000ms	0ms
1277	第14位置決め補助機能	0 ~ 2, 10 ~ 12, 100 ~ 102, 110 ~ 112	10
1278	第15位置決め加速時間	0.01 ~ 360s	5s
1279	第15位置決め減速時間	0.01 ~ 360s	5s
1280	第15位置決めドwell時間	0 ~ 20000ms	0ms
1281	第15位置決め補助機能	0, 2, 10, 12, 100, 102, 110, 112	10
1282	原点復帰方式選択	0 ~ 6	4
1283	原点復帰速度	0 ~ 30Hz	2Hz
1284	原点復帰クリーブ速度	0 ~ 10Hz	0.5Hz
1285	原点シフト量下位4桁	0 ~ 9999	0
1286	原点シフト量上位4桁	0 ~ 9999	0
1287	近点ドグ後移動量下位4桁	0 ~ 9999	2048
1288	近点ドグ後移動量上位4桁	0 ~ 9999	0
1289	原点復帰押当てトルク	0 ~ 200%	40%
1290	原点復帰押当て待ち時間	0 ~ 10s	0.5s
1292	位置制御端子入力選択	0, 1	0
1293	ロール送りモード選択	0, 1	0
1294	位置検出下位4桁	0 ~ 9999	0
1295	位置検出上位4桁	0 ~ 9999	0
1296	位置検出選択	0 ~ 2	0
1297	位置検出ヒステリシス幅	0 ~ 32767	0
1298	第2位置制御ゲイン	0 ~ 150s ⁻¹	25s ⁻¹
1299	第2予備励磁選択	0, 1	0
1300 ~ 1343	通信オプション用パラメータ		
1348	P/PI 制御切換周波数	0 ~ 400Hz	0Hz
1349	非常停止動作選択	0 ~ 1, 10, 11	0
1350 ~ 1359	通信オプション用パラメータ		
1410	始動回数下位4桁	0 ~ 9999	0
1411	始動回数上位4桁	0 ~ 9999	0
1412	モータ誘起電圧定数 (φf) 指数部	0 ~ 2, 9999	9999
1413	第2モータ誘起電圧定数 (φf) 指数部	0 ~ 2, 9999	9999

Pr.	名称	設定範囲	初期値
1480	負荷特性測定モード	0, 1, (2, 3, 4, 5, 81, 82, 83, 84, 85)	0
1481	負荷特性負荷基準 1	0 ~ 400%, 8888, 9999	9999
1482	負荷特性負荷基準 2	0 ~ 400%, 8888, 9999	9999
1483	負荷特性負荷基準 3	0 ~ 400%, 8888, 9999	9999
1484	負荷特性負荷基準 4	0 ~ 400%, 8888, 9999	9999
1485	負荷特性負荷基準 5	0 ~ 400%, 8888, 9999	9999
1486	負荷特性最大周波数	0 ~ 590Hz	60/50Hz *10
1487	負荷特性最小周波数	0 ~ 590Hz	6Hz
1488	上限警報検出幅	0 ~ 400%, 9999	20%
1489	下限警報検出幅	0 ~ 400%, 9999	20%
1490	上限故障検出幅	0 ~ 400%, 9999	9999
1491	下限故障検出幅	0 ~ 400%, 9999	9999
1492	負荷状態検出信号遅延時間 / 負荷基準測定待ち時間	0 ~ 60s	1s
1499	メーカ設定用パラメータです。設定しないでください。		
Pr.CLR	パラメータクリア	(0,)1	0
ALL.CL	パラメータオールクリア	(0,)1	0
Err.CL	アラーム履歴クリア	(0,)1	0
Pr.CPY	パラメータコピー	(0,)1 ~ 3	0
Pr.CHG	初期値変更リスト	—	—
IPM	IPM 初期設定	0, 3003	0
AUTO	パラメータ自動設定	—	—
Pr.Md	機能別パラメータ設定	(0,)1, 2	0

- *1 容量により異なります。
 ・ 6%: FR-A820-0.4K(00046), 0.75K(00077), FR-A840-0.4K(00023), 0.75K(00038)
 ・ 4%: FR-A820-1.5K(00105) ~ 3.7K(00250), FR-A840-1.5K(00052) ~ 3.7K(00126)
 ・ 3%: FR-A820-5.5K(00340), 7.5K(00490), FR-A840-5.5K(00170), 7.5K(00250)
 ・ 2%: FR-A820-11K(00630) ~ 55K(03160), FR-A840-11K(00310) ~ 55K(01800)
 ・ 1%: FR-A820-75K(03800)以上, FR-A840-75K(02160)以上
- *2 FR-A820-55K(03160)以下, FR-A840-55K(01800)以下の設定範囲または初期値です。
FR-A820-75K(03800)以上, FR-A840-75K(02160)以上の設定範囲または初期値です。
- *3 FR-A820-7.5K(00490)以下, FR-A840-7.5K(00250)以下の初期値です。
- *4 FR-A820-11K(00630)以上, FR-A840-11K(00310)以上の初期値です。
- *5 容量により異なります。
 ・ 4%: FR-A820-7.5K(00490)以下, FR-A840-7.5K(00250)以下
 ・ 2%: FR-A820-11K(00630) ~ 55K(03160), FR-A840-11K(00310) ~ 55K(01800)
 ・ 1%: FR-A820-75K(03800)以上, FR-A840-75K(02160)以上
- *6 電圧クラスにより異なります。(200Vクラス / 400Vクラス)
- *7 ベクトル制御対応オプション装着時のみ設定可能です。各オプションが対応するパラメータについては取扱説明書(詳細編)を参照してください。
()内は液晶操作パネルおよびパラメータユニット使用時のパラメータ番号です。
- *8 タイプにより異なります。(FM タイプ / CA タイプ)
- *9 CA タイプのみ設定可能です。
- *10 設定値 "60" は Pr.178 のみ, 設定値 "61" は Pr.179 のみ設定可能です。
- *11 設定値 "92, 93, 192, 193" は Pr.190 ~ Pr.194 のみ設定可能です。
- *12 シンプルモードパラメータです。(初期値は拡張モード)
- *13 CC-Link IEフィールドネットワーク通信用パラメータです。
- *14 Pr.160 = "9999" とした場合, シンプルモードパラメータと CC-Link IEフィールドネットワーク通信用パラメータのみ表示されます。
- *15 ジョーク機能有効時に設定可能です。

付録

付録 1 欧州指令に対するための注意事項

欧州指令とは、EU 加盟国の国別の規制を統一し、EU 内で安全性が保証された製品の流通を円滑にする目的で発行された指令です。

1996 年に欧州指令の一つである EMC 指令への適合証明が法的に義務付けられています。また、1997 年からは欧州指令の一つである低電圧指令への適合も法的に義務付けられています。EMC 指令および低電圧指令に適合していると製造者が認める製品には、製造者が自ら適合を宣言し、“CE マーク”を表示する必要があります。

- EU 域内販売責任者
EU 域内販売責任者は下記の通りです。
会社名：Mitsubishi Electric Europe B.V.
住所：Mitsubishi-Electric-Platz 1, 40882 Ratingen, Germany

◆ EMC 指令について

本インバータは、EMC 指令への適合を自己宣言し、“CE マーク”を表示しています。

- EMC 指令：2014/30/EU
- 準拠規格：EN61800-3:2004+A1:2012 (Second environment / PDS Category "C3")
- 本インバータは、家庭用施設に電力を供給する低電圧公共配電系統での使用を想定していません。住宅地で使用する場合には、使用環境に適合するように適切な対策を講じてください。
- 低電圧公共配電系統で使用すると、無線周波数障害が予想されます。
- 設置者は、緩和装置の推奨など、設置および使用の手引きを提供してください。

注：

First environment

住居用建築物に給電している低圧主電源に直接接続している建築物や施設を含む環境。直接接続とは、建築物間に中間トランスがないことをいう。

Second environment

住居用建築物に給電している低圧主電源に直接接続されない建築物や施設を含む環境。

◆ 注意事項

本インバータは、EMC フィルタを有効にし、下記事項にしたがって据付け、配線してください。

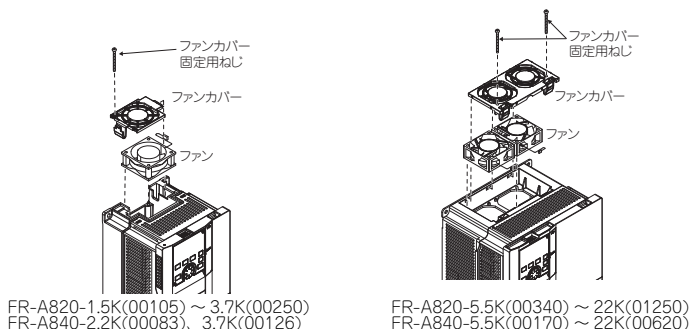
- 本インバータには、カテゴリ C3 の EMC フィルタが内蔵されています。EMC フィルタを有効にしてください。（詳細は、取扱説明書（詳細編）参照）
- インバータは接地された電源に接続してください。
- EMC Installation Manual（資料番号 BCN-A21041-204）、テクニカルニュース（MF-S-112、113）に記載のモータと制御ケーブルを指示にしたがって設置してください。
- 内蔵 EMC フィルタが十分に機能するように、モータのケーブル長は 20m 以下にしてください。
- インバータが組み込まれた最終システムとして、EMC 指令に適合することを確認してください。

◆ 低電圧指令について

本インバータは低電圧指令（準拠規格 EN 61800-5-1）への適合を自己宣言し、インバータに CE マークを貼り付けます。

◆ 注意事項抜粋

- 機器を接地せずに、漏電ブレーカのみで感電保護の代わりとしないでください。機器は確実に接地してください。
- 接地端子には単独配線してください（1 つの端子に 2 本以上の配線はしないでください）。
- 接地電線と **6 ページ** の電線サイズは、下記の条件で使用してください。
 - 周囲温度：40℃最大
 - 条件が異なる場合は、EN60204、IEC60364-5-52 に規定された電線を使用してください。
- 接地線の接続は、すずメッキ（亜鉛を含まないメッキであること。）有の圧着端子を使用してください。ネジ締め時には、ねじ山を壊さないように注意してください。
- 低電圧指令適合品として使用の場合は、**6 ページ** の PVC 電線で接地してください。
- ノーヒューズブレーカ、電磁接触器は、EN もしくは IEC 規格に準拠したものをお使いください。
- 本製品は、保護接地導体に直流電流が流れることがありますので、残留電流保護デバイス（RCD）または残留電流モニタ（RCM）を使用する場合、タイプ B の RCD または RCM を電源側に接続してください。
- インバータは IEC60664 に規定された過電圧カテゴリ II（電源の接地条件に関わらず使用可能）、過電圧カテゴリ III（中性点接地された電源のみ使用可能 400V クラスのみ）・汚損度 2 以下の条件で使用してください。FR-A820 シリーズのインバータを使う場合は、入力側に絶縁トランスを接続してください。
 - FR-A820-30K(01540) 以上、FR-A840-30K(00770) 以上 (IP00) のインバータを汚損度 2 の環境で使用するためには、IP2X 以上の制御盤に、インバータを設置してください。
 - 汚損度 3 の環境で使用するためには、IP54 以上の制御盤に、インバータを設置してください。
 - FR-A820-22K(01250) 以下、FR-A840-22K(00620) 以下 (IP20) のインバータを汚損度 2 の環境で、盤外で使用する場合には、同梱のファンカバー固定用ねじにてファンカバーを固定してください。



- インバータの入出力の配線は EN60204、IEC60364-5-52 に規定された線径、線種をお使いください。
- リレー出力(端子記号 A1、B1、C1、A2、B2、C2)の使用容量は、DC30V、0.3A としてください。(リレー出力は、インバータ内部回路と基礎絶縁されています。)
- 4 ページで示された制御回路端子は主回路に対して安全に絶縁されています。
- 環境 (詳細は 3 ページ参照)

	運転中	保存	輸送中
周囲温度	LD、ND (初期設定)、HD: 0 ~ + 50 °C SLD: 0 ~ + 40 °C	- 20 ~ + 65 °C	- 20 ~ + 65 °C
湿度	95%RH 以下	95%RH 以下	95%RH 以下
標高	2500m ^{*1}	2500m	10000m

*1 1000m を超える標高に設置する場合、500m ごとに 3% の定格電流低減が必要です。

◆ 分岐回路保護について

クラス T、クラス J、クラス CC、クラス L タイプのヒューズまたは、UL489 配線用遮断器 (MCCB) を使用してください。
FR-A820 シリーズの場合は、クラス T、クラス J、クラス CC タイプのヒューズまたは、UL489 配線用遮断器 (MCCB) を使用してください。
(EN もしくは IEC 規格に準拠したものをお使いください。)

FR-A820-[J]-GF	0.4K (00046)	0.75K (00077)	1.5K (00105)	2.2K (00167)	3.7K (00250)	5.5K (00340)	7.5K (00490)	11K (00630)	15K (00770)
ヒューズ定格電圧 (V)	240V 以上								
ヒューズ許容定格 (A)	力率改善リアクトルなしの場合 力率改善リアクトル付きの場合								
配線用遮断器 (MCCB) 最大許容定格 (A) ^{*1}	15	20	30	40	60	80	150	175	200

FR-A820-[J]-GF	18.5K (00930)	22K (01250)	30K (01540)	37K (01870)	45K (02330)	55K (03160)	75K (03800)	90K (04750)
ヒューズ定格電圧 (V)	240V 以上							
ヒューズ許容定格 (A)	力率改善リアクトルなしの場合 力率改善リアクトル付きの場合							
配線用遮断器 (MCCB) 最大許容定格 (A) ^{*1}	225	300	350	400	500	500	600	700

FR-A840-[J]-GF	0.4K (00023)	0.75K (00038)	1.5K (00052)	2.2K (00083)	3.7K (00126)	5.5K (00170)	7.5K (00250)	11K (00310)	15K (00380)	18.5K (00470)	22K (00620)	30K (00770)
ヒューズ定格電圧 (V)	500V 以上											
ヒューズ許容定格 (A)	力率改善リアクトルなしの場合 力率改善リアクトル付きの場合											
配線用遮断器 (MCCB) 最大許容定格 (A) ^{*1}	15	15	15	20	30	40	60	70	90	100	150	175

FR-A840-[J]-GF	37K (00930)	45K (01160)	55K (01800)	75K (02160)	90K (02600)	110K (03250)	132K (03610)	160K (04320)	185K (04810)	220K (05470)	250K (06100)	280K (06830)
ヒューズ定格電圧 (V)	500V 以上											
ヒューズ許容定格 (A)	力率改善リアクトルなしの場合 力率改善リアクトル付きの場合											
配線用遮断器 (MCCB) 最大許容定格 (A) ^{*1}	225	250	450	450	500	—	—	—	—	—	—	—

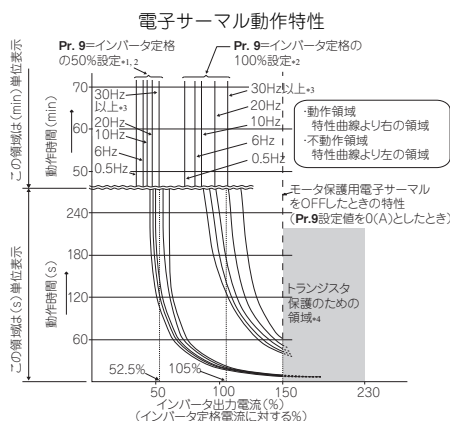
*1 US National Electrical Code の最大許容定格値です。設置ごとに正確な値を選定してください。

◆ 短絡定格

- 200V クラス
このインバータは 100kA rms 以下の正弦波電流、最大 240V が供給可能な電源での使用に適合しています。
- 400V クラス
このインバータは 100kA rms 以下の正弦波電流、最大 500V が供給可能な電源での使用に適合しています。

◆ モータ過負荷保護

モータ過負荷保護として電子サーマル機能を使用する場合は、Pr.9 電子サーマルにモータ定格電流を設定してください。



モータの過負荷を検出し、インバータの出力トランジスタの動作を止め出力停止します。(動作特性を左図に示します)

- 三菱電機定格トルクモータを使用する場合
 - Pr.71 = "1、13 ~ 16、50、53、54" に設定してください。(低速域で 100% 連続トルク特性になります。)
 - Pr.9 にモータの定格電流を設定します。

- *1 Pr.9 にインバータ定格出力電流の 50% の値 (電流値) を設定したとき
- *2 % 値はインバータ定格出力電流に対応する % を表します。モータ定格電流に対する % ではありません。
- *3 三菱電機定格トルクモータ専用の電子サーマルを設定したときは、6Hz 以上の運転においてこの特性曲線となります。
- *4 トランジスタ保護動作は冷却フィンの温度により動作します。運転状況によっては 150% 未満で動作することがあります。

NOTE

- 電子サーマルの内部熱積算値は、インバータの電源リセットおよび、リセット信号の入力により初期値にリセットされます。不必要なリセットや電源遮断は避けてください。
- 1 台のインバータで複数台のモータを運転する場合や多極モータ、特殊モータを運転する場合などは、インバータとモータ間に外部サーマルリレー (OCR) を設置してください。外部サーマルリレーの設定はモータ定格名板の電流値に線間漏れ電流 (取扱説明書 (詳細編) 参照) を加味してください。
- 低速運転する場合は、モータの冷却能力が低下するため、サーマルプロテクタまたは、サーミスタ内蔵モータを使用してください。
- インバータとモータの容量の差が大きく、設定値が小さくなると、電子サーマルの保護特性が悪くなります。このような場合は、外部サーマルリレーを使用してください。
- 特殊モータは電子サーマルでは保護できません。外部サーマルを使用してください。
- ベクトル制御専用モータ (SF-V5RU) を使用する場合は、サーマルプロテクタを内蔵しているため、Pr.9 = "0" としてください。
- 電子サーマルでは、モータ温度を直接測定した過熱検出は行えません。
- 本製品には、電子サーマルメモリ保持機能はありません。

付録 2 UL、cUL についての注意事項

(準拠規格 UL 508C, CSA C22.2 No.274-13)

◆ 据付け

盤内使用の製品として認定を取得しています。
インバータの周囲温度、湿度、雰囲気仕様を満足するように盤を設計してください。(3 ページ参照)

◆ 分岐回路保護について

アメリカ合衆国内に設置する場合は National Electrical Code および現地の規格に従って、クラス T、クラス J、クラス CC、クラス L タイプのヒューズ、UL489 配線用遮断器 (MCCB) または TypeE コンビネーションモータコントローラを使用してください。
カナダ国内に設置する場合は Canadian Electrical Code および現地の規格に従って、クラス T、クラス J、クラス CC、クラス L タイプのヒューズ、UL489 配線用遮断器 (MCCB) または TypeE コンビネーションモータコントローラを使用してください。
FR-A820 シリーズの場合は、クラス T、クラス J、クラス CC タイプのヒューズ、UL489 配線用遮断器 (MCCB) または TypeE コンビネーションモータコントローラを使用してください。

FR-A820-[]-GF		0.4K (00046)	0.75K (00077)	1.5K (00105)	2.2K (00167)	3.7K (00250)	5.5K (00340)	7.5K (00490)	11K (00630)	15K (00770)
ヒューズ定格電圧 (V)		240V 以上								
ヒューズ許容定格 (A)	力率改善リアクトルなしの場合	15	20	30	40	60	80	150	175	200
	力率改善リアクトル付きの場合	15	20	20	30	50	70	125	150	200
配線用遮断器 (MCCB) 最大許容定格 (A) *1*2		15	15	25	40	60	80	110	150	190
TypeE コンビネーションモータコントローラ *3	最大定格電流 (A)	8	13	18	25	32	—	—	—	—
	最大供給電流 (kA)*4	50	50	50	25	25	—	—	—	—

FR-A820-[]-GF		18.5K (00930)	22K (01250)	30K (01540)	37K (01870)	45K (02330)	55K (03160)	75K (03800)	90K (04750)
ヒューズ定格電圧 (V)		240V 以上							
ヒューズ許容定格 (A)	力率改善リアクトルなしの場合	225	300	350	400	500	500	—	—
	力率改善リアクトル付きの場合	200	250	300	350	400	500	600	700
配線用遮断器 (MCCB) 最大許容定格 (A) *1*2		225	300	350	450	500	700	900	1000
TypeE コンビネーションモータコントローラ	最大定格電流 (A)	—	—	—	—	—	—	—	—
	最大供給電流 (kA)	—	—	—	—	—	—	—	—

FR-A840-[]-GF		0.4K (00023)	0.75K (00038)	1.5K (00052)	2.2K (00083)	3.7K (00126)	5.5K (00170)	7.5K (00250)	11K (00310)	15K (00380)	18.5K (00470)	22K (00620)	30K (00770)
ヒューズ定格電圧 (V)		500V 以上											
ヒューズ許容定格 (A)	力率改善リアクトルなしの場合	6	10	15	20	30	40	70	80	90	110	150	175
	力率改善リアクトル付きの場合	6	10	10	15	25	35	60	70	90	100	125	150
配線用遮断器 (MCCB) 最大許容定格 (A) *1*2		15	15	15	20	30	40	60	70	90	100	150	175
TypeE コンビネーションモータコントローラ *3	最大定格電流 (A)	4	6.3	8	13	18	25	32	—	—	—	—	—
	最大供給電流 (kA)*4	50	50	50	50	50	25	25	—	—	—	—	—

FR-A840-[]-GF		37K (00930)	45K (01160)	55K (01800)	75K (02160)	90K (02600)	110K (03250)	132K (03610)	160K (04320)	185K (04810)	220K (05470)	250K (06100)	280K (06830)
ヒューズ定格電圧 (V)		500V 以上											
ヒューズ許容定格 (A)	力率改善リアクトルなしの場合	200	250	300	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	力率改善リアクトル付きの場合	175	200	250	300	350	400	500	600	700	800	900	1000
配線用遮断器 (MCCB) 最大許容定格 (A) *1*2		225	250	450	450	500	—	—	—	—	—	—	—
TypeE コンビネーションモータコントローラ	最大定格電流 (A)	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	最大供給電流 (kA)	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

*1 US National Electrical Code の最大許容定格値です。設置ごとに正確な値を選定してください。

*2 使用電線サイズに適合した定格の配線用遮断器を選定してください。

*3 UL、cUL に適合するためには以下の製品を使用してください。

形名	メーカー名	定格電圧、VAC
MMP-T32	三菱電機 (株)	480Y/277

*4 TypeE コンビネーションモータコントローラは、480Y / 277V 以下で、最大供給電流が 50kA または 25kA 以下の電源での使用に適合しています。

*5 TypeE コンビネーションモータコントローラとはマニュアルモータスタータと短絡表示ユニット UT-TU と電源側端子カバー UT-CV3 を組み合わせた製品です。

◆ 電源、モータへの配線

電線の許容電流は National Electrical Code(Article 310) を参照してください。National Electrical Code(Article 430) に従い定格電流値の 125% を許容できる電線サイズを選定してください。

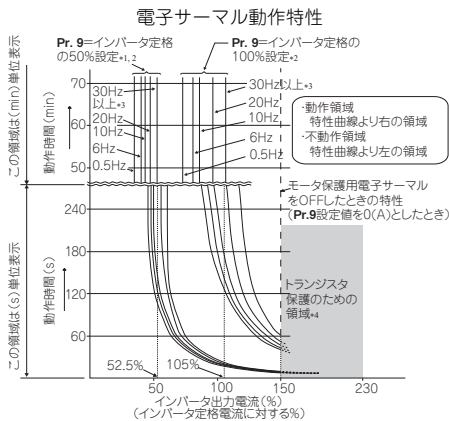
インバータの入力 (R/L1、S/L2、T/L3)、出力 (U、V、W) 端子への配線は、UL 認定の銅のより線 (定格 75 °C)、丸形圧着端子を使用してください。圧着端子は、端子メーカー推奨の圧着工具にて圧着してください。

◆ 短絡定格

- 200V クラス
このインバータは 100kA rms 以下の正弦波電流、最大 240V が供給可能な電源での使用に適合しています。
- 400V クラス
このインバータは 100kA rms 以下の正弦波電流、最大 500V が供給可能な電源での使用に適合しています。

◆ モータ過負荷保護

モータ過負荷保護として電子サーマル機能を使用する場合は、**Pr.9 電子サーマル**にモータ定格電流を設定してください。



モータの過負荷（過熱）を検出し、インバータの出力トランジスタの動作を止め出力停止します。（動作特性を左図に示します）

・三菱電機定トルクモータを使用する場合

- (1) **Pr.71** = “1, 13 ~ 16, 50, 53, 54” に設定してください。（低速域で100%連続トルク特性になります。）
- (2) **Pr.9** にモータの定格電流を設定します。

- *1 **Pr.9** にインバータ定格出力電流の50%の値（電流値）を設定したとき
- *2 %値はインバータ定格出力電流に対応する%を表します。モータ定格電流に対する%ではありません。
- *3 三菱電機定トルクモータ専用の電子サーマルを設定したときは、6Hz以上の運転においてこの特性曲線となります。
- *4 トランジスタ保護動作は冷却フィンの温度により動作します。運転状況によっては150%未満で動作することがあります。

NOTE

- ・電子サーマルの内部熱積算値は、インバータの電源リセットおよび、リセット信号の入力により初期値にリセットされます。不必要なリセットや電源遮断は避けてください。
- ・1台のインバータで複数台のモータを運転する場合や多極モータ、特殊モータを運転する場合などは、インバータとモータ間に外部サーマルリレー（OCR）を設置してください。外部サーマルリレーの設定はモータ定格名板の電流値に線間漏れ電流（取扱説明書（詳細編）参照）を加味してください。
- ・低速運転する場合は、モータの冷却能力が低下するため、サーマルプロテクタまたは、サーミスタ内蔵モータを使用してください。
- ・インバータとモータの容量の差が大きく、設定値が小さくなると、電子サーマルの保護特性が悪くなります。このような場合は、外部サーマルリレーを使用してください。
- ・特殊モータは電子サーマルでは保護できません。外部サーマルを使用してください。
- ・ベクトル制御専用モータ（SF-V5RU）を使用する場合は、サーマルプロテクタを内蔵しているため、**Pr.9** = “0” としてください。
- ・電子サーマルでは、モータ温度を直接測定した過熱検出は行えません。

付録3 EAC についての注意事項

EAC

EAC 認証を取得した製品には、EAC マークを表示しています。

注 EAC マークとは

2010年にロシア、ベラルーシ、カザフスタン3国において、関税の廃止または引き下げ、物品の規制手続を統一することで、大きな経済圏による経済活性化を目的として関税同盟が発足しました。

この関税同盟3ヶ国に流通する製品はCU-TR（Custom-Union Technical Regulation）：関税同盟技術規則へ適合し、EAC マークを表示する必要があります。

本インバータの生産国、製造年月の確認方法およびCU 域内販売責任者（輸入者）は下記ようになります。

- ・生産国表示
インバータの定格名板（3 ページ参照）で確認可能です。
例：MADE IN JAPAN
- ・製造年月
インバータの定格名板（3 ページ参照）に記載されている SERIAL（製造番号）から確認可能です。

定格名板例

□ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○
記号 年 月 管理番号
SERIAL（製造番号）

SERIAL は、記号1文字と製造年月2文字、管理番号6文字で構成されています。

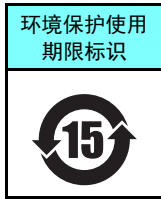
製造年は、西暦の末尾1桁、製造月は、1～9（月）、X（10月）、Y（11月）、Z（12月）で表します。

- ・CU 域内販売責任者（輸入者）
CU 域内販売責任者（輸入者）は下記の通りです。
会社名：Mitsubishi Electric (Russia) LLC
住所：52, bld 1 Kosmodamianskaya Nab 115054, Moscow, Russia
電話：+7 (495) 721-2070
FAX：+7 (495) 721-2071

付録 4 電器電子製品有害物質使用制限について

中華人民共和国の『電器電子製品有害物質使用制限管理弁法』に基づき、「電器電子製品有害物質使用制限の標識」の内容を以下に記載いたします。

电器电子产品有害物质限制使用标识要求



本产品中所含有的有害物质的名称、含量、含有部件如下表所示。

- 产品中所含有害物质的名称及含量

部件名称*2	有害物質*1					
	鉛 (Pb)	汞 (Hg)	鎘 (Cd)	六价鉻 (Cr (VI))	多溴联苯 (PBB)	多溴二苯醚 (PBDE)
电路板组件 (包括印刷电路板及其构成的零部件, 如电阻、电容、集成电路、连接器等)、电子部件	×	○	×	○	○	○
金属壳体、金属部件	×	○	○	○	○	○
树脂壳体、树脂部件	○	○	○	○	○	○
螺丝、电线	○	○	○	○	○	○

上表依据SJ/T11364的规定编制。

○：表示该有害物质在该部件所有均质材料中的含量均在GB/T26572规定的限量要求以下。

×：表示该有害物质在该部件的至少一种均质材料中的含量超出GB/T26572规定的限量要求。

*1 即使表中记载为×，根据产品型号，也可能会有有害物质的含量为限制值以下的情况。

*2 根据产品型号，一部分部件可能不包含在产品中。

付録 5 中国標準化法に基づく参照規格

本製品は下記の中国規格に従って設計製造しております。

機械安全：GB/T 16855.1
 GB/T 12668.502
 GB 28526
 GB/T 12668.3
 電気安全：GB/T 12668.501
 EMC : GB/T 12668.3

「保証について」

ご使用に際しましては、以下の製品保証内容をご確認いただきますよう、よろしくお願いいたします。

1. 無償保証期間と無償保証範囲

無償保証期間中に、製品に当社側の責任による故障や瑕疵（以下併せて「故障」と呼びます）が発生した場合、当社はお買い上げいただきました販売店または当社サービス会社を通じて、無償で製品を修理させていただきます。ただし、国内および海外における出張修理が必要な場合は、技術者派遣に要する実費を申し受けます。また、故障ユニットの取替えに伴う現地再調整・試運転は当社責務外とさせていただきます。

【無償保証期間】

製品の無償保証期間は、お客様にてご購入後またはご指定場所に納入後12ヶ月とさせていただきます。

ただし、当社製品出荷後の流通期間を最長6ヶ月として、製造から18ヶ月を無償保証期間の上限とさせていただきます。また、修理品の無償保証期間は、修理前の無償保証期間を超えて長くなることはありません。

【無償保証範囲】

- (1) 一次故障診断は、原則として貴社にて実施をお願い致します。
ただし、貴社要請により当社、または当社サービス網がこの業務を有償にて代行することができます。
この場合、故障原因が当社側にある場合は無償と致します。
- (2) 使用状態・使用方法、および使用環境などが、取扱説明書、ユーザーズマニュアル、製品本体注意ラベルなどに記載された条件・注意事項などにしたがった正常な状態で使用されている場合に限定させていただきます。
- (3) 無償保証期間内であっても、以下の場合には有償修理とさせていただきます。
 - ・ お客様における不適切な保管や取扱い、不注意、過失などにより生じた故障およびお客様のハードウェアまたはソフトウェア設計内容に起因した故障。
 - ・ お客様にて当社の了解なく製品に改造などの手を加えたことに起因する故障。
 - ・ 当社製品がお客様の機器に組み込まれて使用された場合、お客様の機器が受けている法的規制による安全装置または業界の通念上備えられているべきと判断される機能・構造などを備えていれば回避できたと認められる故障。
 - ・ 取扱説明書などに指定された消耗部品が正常に保守・交換されていれば防げたと認められる故障。
 - ・ 消耗部品（コンデンサ、冷却ファンなど）の交換。
 - ・ 火災、異常電圧などの不可抗力による外部要因および地震、雷、風水害などの天変地異による故障。
 - ・ 当社出荷当時の科学技術の水準では予見できなかった事由による故障。
 - ・ その他、当社の責任外の場合またはお客様が当社責任外と認めた故障。

2. 生産中止後の有償修理期間

- (1) 当社が有償にて製品修理を受け付けることができる期間は、その製品の生産中止後7年間です。生産中止に関しましては、当社セールスとサービスなどにて報じさせていただきます。
- (2) 生産中止後の製品供給（補用品を含む）はできません。

3. 海外でのサービス

海外においては、当社の各地域FAセンターで修理受付をさせていただきます。ただし、各FAセンターでの修理条件などが異なる場合がありますのでご了承ください。

4. 機会損失、二次損失などへの保証責務の除外

無償保証期間の内外を問わず、以下については当社責務外とさせていただきます。

- (1) 当社の責に帰すことができない事由から生じた障害。
- (2) 当社製品の故障に起因するお客様での機会損失、逸失利益。
- (3) 当社の予見の有無を問わず特別の事情から生じた損害、二次損害、事故補償、当社製品以外への損傷。
- (4) お客様による交換作業、現地機械設備の再調整、立上げ試運転その他の業務に対する補償。

5. 製品仕様の変更

カタログ、マニュアルもしくは技術資料などに記載の仕様は、お断りなしに変更させていただく場合がありますので、あらかじめご承知おきください。

6. 製品の適用について

- (1) 本製品をご使用いただくにあたりましては、万一本製品に故障・不具合などが発生した場合でも重大な事故にいたらない用途であること、および故障・不具合発生時にはバックアップやフェールセーフ機能が機器外部でシステム的に実施されていることをご使用の条件とさせていただきます。
- (2) 本製品は、一般工業などへの用途を対象とした汎用品として設計・製作されています。
したがって、各電力会社殿の原子力発電所およびその他発電所向けなどの公共への影響が大きい用途や、鉄道各社殿および官公庁殿向けの用途などで、特別品質保証体制をご要求になる用途には、本製品の適用を除外させていただきます。
また、航空、医療、鉄道、燃焼・燃料装置、有人搬送装置、娯楽機械、安全機械など人命や財産に大きな影響が予測される用途へのご使用についても、本製品の適用を除外させていただきます。
ただし、これらの用途であっても、用途を限定して特別な品質をご要求されないことをお客様にご了承いただく場合には、適用可否について検討致しますので当社窓口へご相談ください。

以上

◆ 同梱 CD-ROM について

同梱 CD-ROM 内には、本製品に関わる各種取扱説明書の PDF が収録されています。

◆ 同梱 CD-ROM をご使用になる前に

- 同梱 CD-ROM は、三菱電機株式会社の著作物であり、これらに関する著作権その他の権利は、すべて三菱電機株式会社に帰属します。
- 同梱 CD-ROM の一部または全部を、当社の許諾なしに無断で使用、複製することはその形態を問わず禁じます。
- 同梱 CD-ROM は、改良のため予告なく変更することがあります。
- 同梱 CD-ROM を運用した結果による損害、または逸失利益等については、一切の責任を負いかねますので、あらかじめご了承ください。
- 商標について
Microsoft、Windows、Windows Vista および Internet Explorer は、Microsoft Corporation の米国およびその他の国における登録商標です。
Adobe および Adobe Reader は、Adobe Systems Incorporated の米国およびその他の国における登録商標です。
Intel および Pentium は、Intel Corporation の米国およびその他の国における商標です。
その他の記載してある会社名、製品名は、各社の商標または登録商標です。
- 保証について
同梱 CD-ROM および関連資料に欠陥があった場合に対する保証はいたしておりません。

NOTE

- 同梱ディスクはパソコン専用の「CD-ROM」です。一般のオーディオ機器では絶対に再生しないでください。大音量によって耳に障害を被ったり、スピーカーが破損する恐れがあります。

◆ 同梱 CD-ROM の動作使用環境

- 同梱 CD-ROM に収録されている取扱説明書を読むには、下記のシステムが必要です。

項目	仕様
OS	Microsoft® Windows® 10、Windows® 8.1、Windows® 8、Windows® 7、または Windows Vista®
CPU	Intel® Pentium® 以上のプロセッサ
メモリ	128MB の RAM
ハードディスク	90MB の空き容量
CD-ROM ドライブ	2 倍速以上（4 倍速以上を推奨）
モニタ	800x600 ドット以上
アプリケーション	Adobe® Reader® 7.0 以上 Internet Explorer® 6.0 以上

◆ 同梱 CD-ROM の操作方法

- 取扱説明書を読む操作
手順 1. パソコンを起動して、同梱 CD-ROM を CD-ROM ドライブにセットします。
手順 2. 自動的にメイン画面がウェブブラウザで開きます。
手順 3. 言語選択メニューから、ご利用になりたい言語を選んでください。
手順 4. リストからご覧になりたいマニュアルをクリックしてください。
手順 5. クリックしたマニュアルの PDF が開きます。
- 同梱 CD-ROM 内のファイルを手動で開く操作
手順 1. パソコンを起動して、同梱 CD-ROM を CD-ROM ドライブにセットします。
手順 2. CD-ROM 内の「index.html」を開きます。
手順 3. メイン画面がウェブブラウザで開きます。「取扱説明書を読む操作」の手順 3 以降の手順に従って操作します。
- 取扱説明書の PDF データは CD-ROM 内の「MANUAL」フォルダに保管されています。



FR-A800 取扱説明書(詳細編)ご要求用紙

取扱説明書(詳細編)は同梱CD-ROM内のPDFデータでご覧いただくことができます。

また、三菱電機FAサイトからPDFデータのダウンロードも可能です。

www.MitsubishiElectric.co.jp/fa

印刷物のご要求に当たっては、この要求用紙を切り取り、ご連絡先等を必ず記入いただいたのち、下記の送信先までFAXいただければ、直接発送いたします。*1

(本紙にご記入いただいた)お客様の個人情報は、適切に管理し、当社が取り扱う商品・サービスおよび関連するサービスのご紹介等、皆様に有益で適切な提供をするために利用します。なお、お客様にお知らせした使用目的のためにお客様の個人情報を業務上関連する会社へ提供することがありますのでご了解願います。

*1 発送先は日本国内に限らせていただきます。

◆ 送信先FAX番号 (おかけ間違いのないように、FAX番号をよくお確かめください。)

FAX 050-3737-0441

三菱電機 名古屋製作所 MEEコピーセンター行

下記マニュアルの発送を要求します。

マニュアル名称(マニュアル番号)	ご要求部数*2
FR-A800取扱説明書(詳細編) (IB(名)-0600502)	部

*2 必要部数をご記入ください。

(この用紙による別資料の要求はしないでください。別資料のご要求はお買い上げ店または当社営業所までご連絡ください。)

使用者の 代表者名	フリガナ	姓	名
	フリガナ		都道府県
住 所	フリガナ	〒 [] [] [] - [] [] [] []	
	(発送先は日本国内に限らせていただきます。)		
会社名・所属	フリガナ		
電話番号	市外局番	局番	番号 内線
ご購入先 (販売店等)			

切り取り線

取扱説明書(詳細編)ご要求FAX番号 050-3737-0441

*おかけ間違いのないように、FAX 番号をよくお確かめください。

改訂履歴

*取扱説明書番号は、本説明書の裏表紙の左下に記載してあります。

改訂年月	*取扱説明書番号	改訂内容
2015年6月	IB(名)-0600600-A	初版印刷
2015年8月	IB(名)-0600600-B	追加 ・英文、中文記載
2016年10月	IB(名)-0600600-C	追加 ・始動回数モニタ (Pr.1410, Pr.1411) ・位置指令方法の拡張 (Pr.419 = 10, 100, 110, 1110) ・ポイントテーブル補助機能の拡張 (補助機能パラメータの設定範囲 2, 12, 102, 112) ・通信異常時停止モード選択の機能拡張 (Pr.502 = 4) ・励磁電流低速倍率 (Pr.14 = 12 ~ 15, Pr.85, Pr.86, Pr.565, Pr.566, Pr.617) ・モータ誘起電圧定数 (Pr.1412, Pr.1413) ・Pr.1000 ダイレクト設定選択 ・入力信号 (CLRN, JOGF, JOGR) ・出力信号 (SAFE)
2017年6月	IB(名)-0600600-D	追加 ・負荷特性異常検出 (Pr.1480 ~ Pr.1492) ・速度制御/パーユニット設定基準周波数によるトループ制御 (Pr.288(Pr.681) = "20 ~ 22") ・トルク電流指令制限 (Pr.801, Pr.803 = "2") ・PID 操作量 0 ~ 100% (Pr.1015 = "2, 12") ・不足電圧レベルの 200V クラス対応 (Pr.598) ・Pr.1348 P/PI 制御切換周波数 ・Pr.1349 非常停止動作選択 ・通信異常時の動作選択 (Pr.502 = "11, 12") ・多回転カウンタモニタ 変更 ・Pr.275 設定範囲 (0 ~ 300%)
2019年3月	IB(名)-0600600-E	追加 ・リセット選択/PU 抜け検出/PU 停止選択 (Pr.75 = "1000 ~ 1003, 1014 ~ 1017, 1100 ~ 1103, 1114 ~ 1117") ・外部異常入力信号 (Pr.178 ~ Pr.189 = "32") ・通信リセット選択/ReadyBit 動作選択/インバータエラークリア時リセット選択 (Pr.349 = "100, 101") ・シーケンス機能 (Pr.414 = "11, 12", Pr.675) ・位置指令権選択 (Pr.419 = "200, 210, 300, 310, 1310") ・パルスモニタ選択 (Pr.430 = "2000 ~ 2005, 2012, 2013, 2100 ~ 2105, 2112, 2113, 3000 ~ 3005, 3012, 3013, 3100 ~ 3105, 3112, 3113") ・符号付モニタ選択 (Pr.1018 = "1") ・中国標準化法に基づく参照規格 ・注意ラベルの貼り付け
2020年6月	IB(名)-0600600-F	追加 ・電源 OFF 時 (毎回) 主回路コンデンサ寿命測定 (Pr.259 = "11") ・Pr.506 主回路コンデンサ寿命推定表示 ・電流入力チェック端子選択 (Pr.573 = 11 ~ 14, 21 ~ 24") ・低速正転指令 (RLF) 信号、低速逆転指令 (RLR) 信号 ・テスト運転時の冷却ファン動作選択 (Pr.244 = "1000, 1001, 1101 ~ 1105") ・Pr.507 ABC1 リレー寿命表示 / 設定、Pr.508 ABC2 リレー寿命表示 / 設定 変更 ・締付けトルクの見直し

FR-A800/FR-A800 Plus シリーズ

取扱説明書 追加説明書

1 エマージェンシードライブ

V/F 磁束 センサレス PM

火災発生などの緊急時に、インバータが異常を検知しても保護機能を動作させないで、強制的に運転を続けてモータを駆動するための機能です。モータを駆動することを最優先するため、モータやインバータが破損する場合があります。緊急運転用として使用してください。インバータが破損に至る異常が発生した場合に、商用運転に切換えて運転継続することもできます。

エマージェンシードライブは標準構造品、IP55 対応品のみ使用できます。

Pr.	名称	初期値		設定範囲	内容
		FM	CA		
523 H320*1	エマージェンシードライブモード選択	9999		100、111、112、121、122、123、124、200、211、212、221、222、223、224、300、311、312、321、322、323、324、400、411、412、421、422、423、424 9999	エマージェンシードライブの運転モードを選択します。 エマージェンシードライブ無効
524 H321*1*2	エマージェンシードライブ運転速度	9999		0 ~ 590Hz*3 0 ~ 100%*3 9999*3	エマージェンシードライブ固定周波数モードの運転周波数を設定します。(Pr.523 で固定周波数モードを選択した場合) エマージェンシードライブ PID 制御モードの PID 目標値を設定します。(Pr.523 で PID 制御モードを選択した場合) エマージェンシードライブ無効
515 H322*1	エマージェンシードライブ専用リトライ回数	1		1 ~ 200 9999*3	エマージェンシードライブ運転中のリトライ回数を設定します。 リトライオーバーなし (無制限にリトライ)
1013 H323*1	エマージェンシードライブリトライリセット後運転速度	60Hz	50Hz	0 ~ 590Hz	エマージェンシードライブ運転中に E.CPU、E.1 ~ E.3、E.5 ~ E.7 発生によるリトライ後に運転する周波数を設定します。
514 H324*1	エマージェンシードライブ専用リトライ待ち時間	9999		0.1 ~ 600s 9999	エマージェンシードライブ運転中のリトライ待ち時間を設定します。 Pr.68 の設定で動作
136 A001	MC 切換インタロック時間	1s		0 ~ 100s	MC2 と MC3 の動作インタロック時間を設定します。
139 A004	インバータ商用自動切換周波数	9999		0 ~ 60Hz 8888、9999	エマージェンシードライブ実行中に、商用運転切換え条件が成立した場合に、インバータ運転から商用運転へ切換える周波数を設定します。 エマージェンシードライブ商用切換無効
57 A702	再始動フリーラン時間	9999		0 0.1 ~ 30s 9999	インバータ容量によりフリーラン時間が異なります。(取扱説明書 (詳細編) または取扱説明書 (機能編) の瞬停再始動機能を参照してください。) 瞬停からの復電後インバータによる再始動を行うための待ち時間を設定します。 再始動なし

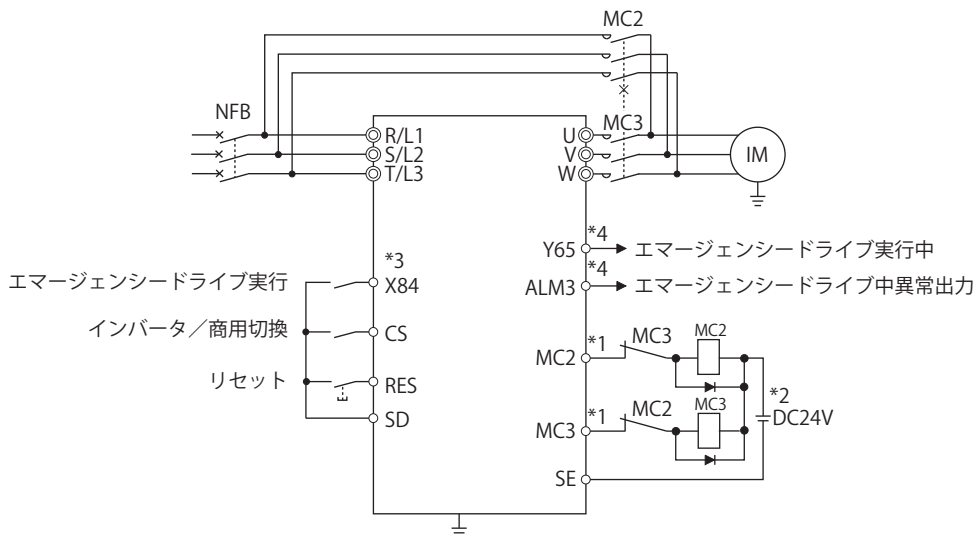
*1 標準構造品、IP55 対応品のみ設定可能です。

*2 Pr.524 の設定は、Pr.523 の設定後に行ってください。

*3 Pr.523 = "100、200、300、400" の場合は、Pr.524 の設定に関係なくエマージェンシードライブが動作します。

◆ 結線例

- 以下にエマージェンシードライブ（商用モード）の結線例を示します。



- *1 シーケンス出力端子の容量に注意してください。
使用する端子は、Pr.190 ~ Pr.196 (出力端子機能選択) の設定により異なります。

出力端子容量	出力端子許容負荷
本体オープンコレクタ出力 (RUN、SU、IPF、OL、FU)	DC24V 0.1A
本体リレー出力 (A1-C1、B1-C1、A2-B2、B2-C2) リレー出力オプション (FR-A8AR)	AC230V 0.3A DC30V 0.3A

- *2 DC電源を接続する場合は、保護ダイオードを入れてください。
AC電源を接続する場合は、本体リレー出力またはリレー出力オプション（FR-A8AR）の接点出力を使用してください。
- *3 使用する端子は、Pr.180 ~ Pr.189 (入力端子機能選択) の設定により異なります。
- *4 使用する端子は、Pr.190 ~ Pr.196 (出力端子機能選択) の設定により異なります。

NOTE

- MC2、MC3 は必ず機械式のインタロックをとってください。

◆ エマージェンシードライブ実行シーケンス

Point

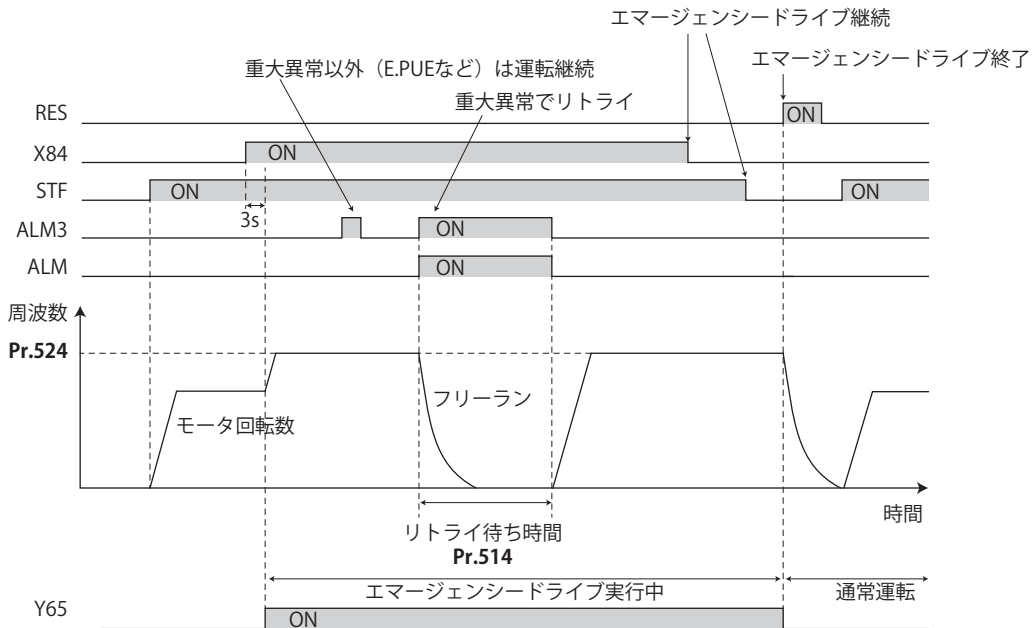
- ・ X84 信号を 3s 間 ON すると、エマージェンシードライブが実行されます。
- ・ エマージェンシードライブ実行中は、Y65 信号が ON します。
- ・ エマージェンシードライブ実行中は、操作パネルに“ED”を表示します。
- ・ エマージェンシードライブ実行中に異常が発生した場合は、ALM3 信号が ON します。

- ・ エマージェンシードライブを実行するには、下記の条件がすべて成立した状態で X84 信号を 3s 間 ON してください。

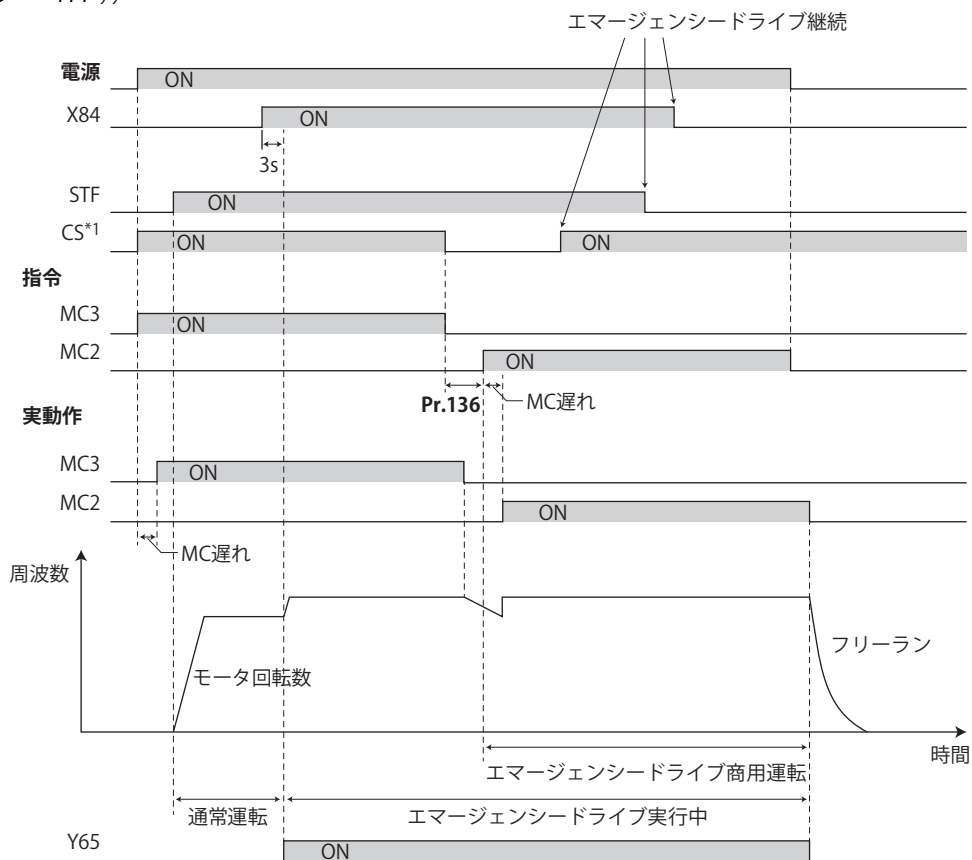
項目	条件
エマージェンシードライブパラメータ設定	Pr.523 ≠“9999” Pr.524 ≠“9999” (Pr.523 =“100、200、300、400”の場合は設定不要)
制御方式	下記いずれかの制御方式 (Pr.800 =“9、10、20、109、110”) (Pr.451 =“10、20、110、9999”) <ul style="list-style-type: none"> ・ V/F 制御 ・ アドバンスト磁束ベクトル制御 ・ リアルセンサレスベクトル制御 (速度制御) ・ PM センサレスベクトル制御 (速度制御) ・ PM センサレスベクトル制御テスト運転
同時使用できない機能	以下の機能を使用していないこと。 <ul style="list-style-type: none"> ・ 商用切替シーケンス機能 ・ プレーキシーケンス機能 ・ FR-A8NS (オプション) ・ オフラインオートチューニング中 ・ R1,S1 運転 ・ Pr.30=“2、102”

- ・ リトライ (**Pr.523** = “2〇〇、3〇〇”) を選択する場合は、瞬停再始動機能との併用を推奨します。
- ・ エマージェンシードライブ実行中はパラメータ設定できません。
- ・ エマージェンシードライブ実行中に通常運転に復帰するには、下記操作を実行してください。(X84 信号を OFF しただけでは通常運転には戻りません。)
 インバータリセットまたは電源 OFF
 シーケンス機能有効時の X51 信号 ON による異常解除 (保護機能動作時)
- ・ 商用モードまたはリトライ商用モードでエマージェンシードライブ実行中に以下の状態になった場合は、商用運転に切り換わります。
 24V 外部電源入力モード、停電状態または R1S1 状態 (直流給電モード 1、2 設定時を除く)、不足電圧
- ・ X84 信号入力に使用する端子は、**Pr.178 ~ Pr.189 (入力端子機能選択)** に “84” を設定して機能を割り付けてください。
- ・ Y65 信号出力に使用する端子は、**Pr.190 ~ Pr.196 (出力端子機能選択)** に “65 (正論理) または、165 (負論理)” を設定して、機能を割り付けてください。ALM3 信号出力に使用する端子は、**Pr.190 ~ Pr.196 (出力端子機能選択)** に “66 (正論理) または、166 (負論理)” を設定して、機能を割り付けてください。
- ・ X84 信号はネットワーク運転モードの操作権の選択 (**Pr.338、Pr.339**) に関わらず、外部端子と通信どちらからの入力も有効です。
- ・ エマージェンシードライブ実行中は、**Pr.502 通信異常時停止モード選択** = “0 (初期値)” として動作します。また、E.SER などの通信異常は機能しません。(エマージェンシードライブ実行中の保護機能動作に従います。)

- ・ エマージェンシードライブ機能運転の動作は以下のとおりです。(リトライ出力遮断モードおよび固定周波数モード (Pr.523 = "211"))



- ・ エマージェンシードライブ実行中にエマージェンシードライブ商用運転切換 (CS 信号使用) する場合 (エマージェンシードライブ商用切換あり設定時) の動作は以下のとおりです。(商用モードおよび固定周波数モード (Pr.523 = "411"))



*1 CS 信号は外部端子より入力してください。

NOTE

- ・ エマージェンシードライブは FR-A800-CRN、B、B3 シリーズには対応していません。

◆ エマージェンシードライブ動作選択 (Pr.523、Pr.524)

- Pr.523 エマージェンシードライブモード選択でエマージェンシードライブの動作を選択します。設定値 100 の位はエマージェンシードライブ実行中に有効な保護機能（重大異常）が動作した場合の動作を表します。1 の位と 10 の位は運転方法を表します。

Pr.523 設定値	エマージェンシードライブ運転モード		内容
100	出力遮断モード		重大異常発生時は出力遮断
200	リトライ出力遮断モード		重大異常発生時はリトライ動作を行います。(リトライ不可異常の場合は出力遮断) リトライ不可の重大異常発生時やリトライ回数オーバー時は出力遮断します。
300*1	リトライ商用モード		重大異常発生時はリトライ動作を行います。(リトライ不可異常の場合は商用運転切換え) リトライ不可の重大異常発生時やリトライ回数オーバー時は商用運転に切り換えます。Pr.515 = "9999" の場合は、リトライ回数を 200 回に到達すると、商用運転に切り換わりません。
400*1	商用モード		重大異常発生時は商用運転に切り換えます。
000	通常運転モード		通常運転と同様の設定周波数、始動指令により運転します。異常による出力遮断を避けたい場合に選択します。
011	固定周波数モード	正転	Pr.524 で設定した周波数で強制運転します。 停止中でもエマージェンシードライブ実行により、運転を開始します。
012		逆転	
021	PID 制御モード	正転	Pr.524 の設定値を目標値として PID 制御で運転します。測定値は Pr.128 で選択した方法で入力します。
022		逆転	
023		正転 (第 2PID 測定値入力)	
024		逆転 (第 2PID 測定値入力)	
9999	エマージェンシードライブ無効		

*1 PM センサレスベクトル制御の場合は、商用運転に切り換わず出力遮断となります。

NOTE

- 固定周波数モード、PID 制御モードでエマージェンシードライブを実行したときに、運転モードが PU 運転モードまたは外部 /PU 併用運転モードの場合は自動的に外部運転モードに切り換わります。

◆ エマージェンシードライブリトライ動作 (Pr.515、Pr.514)

- エマージェンシードライブ実行中のリトライ動作を設定します。Pr.515 エマージェンシードライブ専用リトライ回数でリトライ回数、Pr.514 エマージェンシードライブ専用リトライ待ち時間でリトライ待ち時間を設定します。
- ALM 信号の出力条件は、Pr.67 アラーム発生時リトライ回数の設定によります。(取扱説明書 (詳細編) または取扱説明書 (機能編) のリトライ機能を参照してください。)
- エマージェンシードライブ実行中にリトライする保護機能 (重大異常) については、7 ページを参照してください。

NOTE

- エマージェンシードライブ実行中は Pr.65 リトライ選択 は機能しません。

◆ エマージェンシードライブ商用切換え (Pr.136、Pr.139、Pr.57)

- 商用モード (Pr.523 = “300、400”) を選択する場合は、以下の設定をしてください。
Pr.136 MC 切換インタロック時間、Pr.139 インバータ商用自動切換周波数を設定し、出力端子に MC2、MC3 信号を割り付けてください。
 入力端子に CS 信号を割り付けている場合は、**Pr.57 再始動フリーラン時間** ≠ “9999” とし、CS 信号を外部端子により ON してください。(初期設定で、端子 CS に CS 信号が割り付けられています)
 V/F 制御、アドバンスト磁束ベクトル制御またはリアルセンサレスベクトル制御 (PM センサレスベクトル制御時は、商用運転に切り換わず出力遮断となります。)
- エマージェンシードライブ実行中、以下のいずれかの条件で商用運転に切り換えます。
 CS 信号 OFF
Pr.523 = “300” 設定で、リトライ不可の重大アラーム発生
Pr.523 = “400” 設定で、重大アラーム発生
- エマージェンシードライブ実行中でインバータ運転しているときに、エマージェンシードライブ商用運転切換え条件が発生した場合、出力周波数が **Pr.139** で設定した周波数になるまで加減速して設定の周波数に到達したところで商用運転に切り換えます。(重大異常発生による出力遮断中は、すぐに商用運転に切り換えます。)
- 商用モード (Pr.523 = “300、400”) 設定時、商用運転切換え用パラメータを設定していない場合は、商用切換え条件を満たしても商用運転には切り換わず、出力遮断します。
- MC2、MC3 信号出力に使用する端子は、**Pr.190 ~ Pr.196 (出力端子機能選択)** のいずれかに “18 (正論理)” および “19 (正論理)” を設定して機能を割り付けてください。
- 電磁接触器 (MC2、MC3) の動作

電磁接触器	設置場所	動作	
		商用運転時	インバータ運転時
MC2	電源・モータ間	短絡	開放
MC3	インバータ出力・モータ間	開放	短絡

- 入力信号は下記ようになります。

信号	機能	動作	MC 動作 ^{*4}	
			MC2	MC3
CS ^{*1}	インバータ・商用切換	ON インバータ運転	×	○
		OFF エマージェンシードライブ商用運転 ^{*2}	○	×
X84	エマージェンシードライブ実行	ON エマージェンシードライブ実行	—	—
		OFF 通常運転 ^{*3}	×	○
RES	運転状態初期化	ON 初期化	×	不変
		OFF 通常運転	—	—

*1 CS 信号は外部端子より入力してください。(Pr.162=“0 ~ 3、10 ~ 13” または Pr.338=“1” を設定してください。)

*2 エマージェンシードライブ商用運転切換え後に ON してもインバータ運転には戻りません。

*3 エマージェンシードライブ実行中に OFF しても通常運転には戻りません。

*4 MC 動作は下記のとおりです。

表記	MC 動作
○	ON
×	OFF
—	インバータ運転時：MC2-OFF、MC3-ON 商用運転時：MC2-ON、MC3-OFF
不変	信号 ON、OFF 変更前の状態を保持します。

NOTE

- 商用切換シーケンス有効時 (Pr.135=“1”) で商用切換え運転中はエマージェンシードライブ機能は動作しません。

◆ エマージェンシードライブ実行時の PID 制御

- PID 制御モードでエマージェンシードライブ実行中は、Pr.524 の設定値を目標値として PID 制御で運転します。測定値は Pr.128 または Pr.753 で選択した方法で入力してください。
- エマージェンシードライブで PID 制御モードを選択した場合、PID 制御の設定により、エマージェンシードライブ中の PID 動作は以下のようになります。

項目	PID 制御の動作		
	目標 / 測定値入力設定の場合	偏差入力設定の場合	PID 制御設定なしの場合
測定値入力選択 (Pr.128、Pr.753)	保持	端子 4 入力	端子 4 入力
正動作 / 逆動作選択 (Pr.128、Pr.753)	保持	保持	逆動作
比例帯 (Pr.129、Pr.756)	保持	保持	100% (初期値)
積分時間 (Pr.130、Pr.757)	保持	保持	1s (初期値)
微分時間 (Pr.134、Pr.758)	保持	保持	なし (初期値)
周波数反映あり / 計算のみ (Pr.128、Pr.753)	周波数反映あり	周波数反映あり	周波数反映あり
ダンサ制御	無効	無効	無効
その他 PID に関する設定	保持	保持	保持

- PID 制御モードでリトライ (Pr.523 = “22[], 32[]”) を選択している状態で、エマージェンシードライブ実行中に E.CPU、E.1 ~ E.3、E.5 ~ E.7 発生によるリトライが発生した場合は、PID 制御でなく、固定周波数で運転します。固定周波数は、Pr.1013 エマージェンシードライブリトライリセット後運転速度で設定します。

◆ エマージェンシードライブ実行中の保護機能動作

- エマージェンシードライブ実行中の保護機能動作は、以下のようになります。

保護機能	エマージェンシードライブ中の動作	保護機能	エマージェンシードライブ中の動作	保護機能	エマージェンシードライブ中の動作
E.OC1	リトライ	E.OP3	機能しない	E.ECA	機能しない
E.OC2	リトライ	E.16	機能しない	E.MB1	機能しない
E.OC3	リトライ	E.17	機能しない	E.MB2	機能しない
E.OV1	リトライ	E.18	機能しない	E.MB3	機能しない
E.OV2	リトライ	E.19	機能しない	E.MB4	機能しない
E.OV3	リトライ	E.20	機能しない	E.MB5	機能しない
E.THT	リトライ	E.PE	出力遮断	E.MB6	機能しない
E.THM	リトライ	E.PUE	機能しない	E.MB7	機能しない
E.FIN	リトライ	E.RET	出力遮断	E.EP	機能しない
E.IPF	機能しない	E.PE2	出力遮断	E.MP	機能しない
E.UVT	機能しない	E.CPU	リトライ	E.EF	機能しない
E.ILF	機能しない	E.CTE	機能しない	E.IAH	機能しない
E.OLT	リトライ	E.P24	機能しない	E.LCI	機能しない
E.SOT	リトライ	E.CDO	リトライ	E.PCH	機能しない
E.LUP	機能しない	E.IOH	出力遮断	E.PID	機能しない
E.LDN	機能しない	E.SER	機能しない	E.1	リトライ *2
E.BE	リトライ *1	E.AIE	機能しない	E.2	リトライ *2
E.GF	リトライ	E.USB	機能しない	E.3	リトライ *2
E.LF	機能しない	E.SAF	リトライ *1	E.5	リトライ *2
E.OHT	リトライ	E.PBT	リトライ *1	E.6	リトライ *1*2
E.PTC	リトライ	E.OS	機能しない	E.7	リトライ *1*2
E.OPT	機能しない	E.OSD	機能しない	E.11	機能しない
E.OP1	機能しない	E.ECT	機能しない	E.13	出力遮断
E.OP2	機能しない	E.OD	機能しない		

*1 エマージェンシードライブ商用切換え設定で、同一の保護機能が連続して動作した場合は、2 回までリトライした後に商用運転に切り換わります。

*2 通常運転モード (Pr.523 = “200、300”) の場合、リトライ時に保護機能がクリアされると同時に始動信号も OFF されるため、運転を再開するためには再度始動信号を入力してください。

- ・ エマージェンシードライブ実行中の異常出力は、以下のようになります。

信号	Pr.190 ~ Pr.196 設定値		内容
	正論理	負論理	
ALM	99	199	エマージェンシードライブ実行中は上記の「リトライ」「出力遮断」となる異常が発生した場合に ON します。
ALM3	66	166	エマージェンシードライブ実行中に異常が発生した場合に出力します。 エマージェンシードライブ実行中は保護機能動作の対象にならない異常が発生した場合は、3s 間 ON のあと OFF します。

◆ 入力信号の動作

- ・ 固定周波数モードまたは PID 制御モードでエマージェンシードライブ実行中は、エマージェンシードライブに関係しない入力信号は一部を除いて無効になります。
- ・ 固定周波数モードまたは PID 制御モードでエマージェンシードライブ実行中に、無効にならない入力信号は、以下のよう機能します。

入力信号の状態	固定周波数モード	PID 制御モード
有効な信号	OH、X31 ^{*1} 、X32、X41 ^{*1} 、TRG、TRC、X51、RES、X70、X71	OH、X31 ^{*1} 、X32、X41 ^{*1} 、TRG、TRC、X51、RES、X70、X71
保持する信号	RT、X9、X17、X18、MC、SQ、X84	RT、X9、X17、X18、MC、SQ、X64、X65、X66、X67、X79、X84
常時 ON になる信号	—	X14、X77、X78、X80

*1 FR-A800-LC のみ設定可能です。

◆ エマージェンシードライブステータスマニタ

- ・ Pr.52、Pr.774 ~ Pr.776、Pr.992 に“68”を設定することにより、エマージェンシードライブステータスを操作パネルでモニタできます。
- ・ ステータスマニタ内容

操作パネル表示	内容	
	エマージェンシードライブ設定	エマージェンシードライブ運転状態
0	エマージェンシードライブ機能設定なし	—
1	エマージェンシードライブ商用運転切換え設定無効	通常運転中
2		正常動作中
3		エマージェンシードライブ実行中
4		特定アラーム発生あり ^{*2}
5		重大異常発生あり、リトライにて運転継続中 重大異常発生あり、出力遮断にて継続運転不可
11	エマージェンシードライブ商用運転切換え設定有効	通常運転中
12		正常動作中
13		エマージェンシードライブ実行中
14		特定アラーム発生あり ^{*2}
15		重大異常発生あり、リトライにて運転継続中 重大異常発生あり、出力遮断にて継続運転不可
20 ^{*1}		エマージェンシードライブ商用運転切換え開始（切換え周波数まで加減速中）
30 ^{*1}		エマージェンシードライブ商用運転切換え中（インタロック時間待ち中）
40 ^{*1}		エマージェンシードライブ商用運転中

*1 1桁目は前回の数値（アラーム発生の状況）をそのまま表示します。

*2 特定アラームは [7ページ](#) に記載の機能しない保護機能を指します。

⚠ 注意

- ・ エマージェンシードライブを実行すると、異常が発生しても運転を継続したり、リトライ動作を繰り返すため、インバータおよびモータが破損、焼損する可能性があります。本機能の使用後、通常運転で再始動する場合は、インバータおよびモータに異常がないことを確認してください。本機能によりインバータおよびモータが破損した場合は、無償保証期間中であっても無償保証の対象外となります。

2 正転中、逆転中信号（Y30、Y31 信号）

正転中（Y30）信号、逆転中（Y31）信号が PLG フィードバック制御に対応しました。

- ベクトル制御または PLG フィードバック制御時、モータの実回転より正転中（Y30）信号、逆転中（Y31）信号を出力します。

NOTE

- Y30 信号、Y31 信号の詳細は取扱説明書（詳細編）または取扱説明書（機能編）を参照してください。
-

FR-A800 シリーズ /FR-A800Plus シリーズ 取扱説明書 追加説明書

1 内部素子異常 (E.PE6)

インバータの記憶素子チェック機能を追加しています。

インバータ内部の記憶素子にデータ異常が発生した場合に保護機能 (E.PE6) が動作します。

Pr.890 の読出し値が “7” 以下の場合、パラメータオールクリア後にインバータリセットを行うことで、正常状態に戻すことが可能です。(パラメータオールクリア前に変更していたパラメータの再設定が必要です。)

操作パネル表示	E.PE6	E. PE6	FR-LU08 表示	その他エラー
名称	内部素子異常			
内容	パラメータ操作中 ^{*1} に、電源遮断によりデータ書き込みに失敗した場合、もしくは記憶素子のデータ異常がある場合に、インバータリセットを実施すると発生します。			
チェックポイント	パラメータ操作中に電源遮断が発生していないか。			
処置	電源や電源系統機器を調査し、異常がないことを確認してください。 ・パラメータ操作中の電源遮断に E.PE6 が発生した場合 Pr.890 の読出し値を確認し、“7” 以下であればパラメータオールクリア後にインバータリセットを実施してください。パラメータオールクリア前に変更していたパラメータを再設定してください。 ・上記以外で E.PE6 が発生した場合 (通常の電源 OFF/ON、インバータリセット時に発生した場合) お買上店または当社営業所までご連絡ください。			

*1 インバータのパラメータクリア、パラメータオールクリア、パラメータコピー、FR Configurator2 パラメータ一括書き込み、オフラインオートチューニングなどを実施中

NOTE

- ・ E.PE6 はリトライ対象外です。
- ・ E.PE6 は異常出力 3(Y91) 信号の出力対象です。
- ・ E.PE6 はセーフティモニタ出力 (SAFE) 信号 OFF の対象です。
- ・ E.PE6 はエラークリア (X51) 信号のクリア対象外です。
- ・ エマージェンシードライブ実行中、E.PE6 は発生しません。
- ・ E.PE6 の通信データコードは 172(HAC) です。

◆ 内部記憶素子の異常領域確認

E.PE6 が発生した場合に **Pr.890** を読み出すことにより、内部記憶素子の異常領域を確認できます。

Pr.	名称	初期値	設定範囲	内容
890 H325	内部素子状態表示	0	(0 ~ 9999)	内部記憶素子のセルフチェック異常領域を表示することができます。



- ・ **Pr.890** の読出し値により、異常領域を確認できます。

Pr.890 の読出し値が下表の読出し値欄にある場合、その No. の内容が該当します。複数の No. に読出し値がある場合、そのすべてに該当します。(例えば、読出し値が 7 の場合、No.1~3 のすべてが該当します。)

No.	読出し値	内容
1	1、3、5、7	パラメータの設定記憶領域以外 (設定周波数など) に異常があることを示します。(パラメータオールクリアを実施すると、設定周波数、遠隔設定周波数、Ethernetホスト名、位置パルス、多回転力カウンタ、オフラインオートチューニングデータがクリアされます。)
2	2、3、6、7	標準パラメータの設定記憶領域に異常があることを示します。
3	4、5、6、7	通信用パラメータの設定記憶領域に異常があることを示します。
4	8~9999	メーカー設定領域

2 端子 P3 に関する注意事項（200V/400V クラスのみ）

端子 P3 について、取扱説明書の記載内容に誤りがありますので、下記のように訂正いたします。

◆ 主回路端子の説明

端子 P3 はブレーキ抵抗器を接続するときのみ使用してください。

【訂正前】

端子記号	端子名称	端子機能説明
P3、PR	ブレーキ抵抗器接続 FR-A820-15K(00770)～22K(01250) FR-A840-18.5K(00470)～55K(01800)	端子P3-PR間にオプションのブレーキ抵抗器を接続します。 ブレーキ抵抗接続でさらに回生制動力を得ることができます。
P/+、N/-	ブレーキユニット接続	ブレーキユニット（FR-BU2、FR-BU、BU）、電源回生共通コンバータ（FR-CV）、電源回生コンバータ（MT-RC）、高力率コンバータ（FR-HC2）、多機能回生コンバータ（FR-XC）、直流電源（直流給電モード時）を接続します。 FR-A820-15K(00770)～22K(01250)、FR-A840-18.5K(00470)～55K(01800)でFR-CV、FR-HC2、FR-XCなどを使用し、インバータ複数台を並列接続するときは、端子P/+とP3どちらか一方のみを使用して接続してください。（端子P/+とP3を混在させないでください。） P3、N/-間には直流電源を接続しないでください、直流給電時は端子P/+、N/-を使用してください。
P3、N/-	ブレーキユニット接続 FR-A820-15K(00770)～22K(01250) FR-A840-18.5K(00470)～55K(01800)	

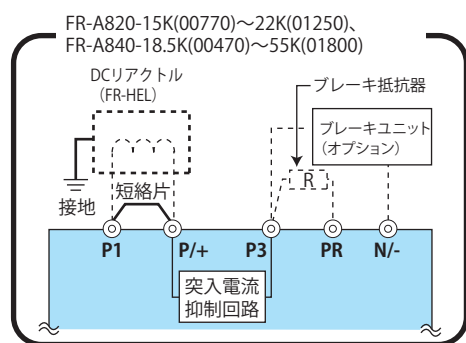
【訂正後】

端子記号	端子名称	端子機能説明
P3、PR	ブレーキ抵抗器接続 FR-A820-15K(00770)～22K(01250) FR-A840-18.5K(00470)～55K(01800)	端子P3-PR間にオプションのブレーキ抵抗器を接続します。 ブレーキ抵抗接続でさらに回生制動力を得ることができます。
P/+、N/-	ブレーキユニット接続	ブレーキユニット（FR-BU2、FR-BU、BU）、電源回生共通コンバータ（FR-CV）、電源回生コンバータ（MT-RC）、高力率コンバータ（FR-HC2）、多機能回生コンバータ（FR-XC）、直流電源（直流給電モード時）を接続します。

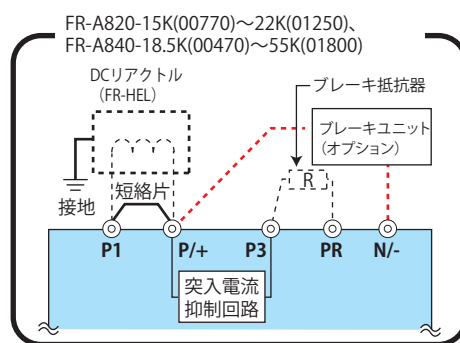
◆ 端子結線図

端子結線図のブレーキユニット（オプション）の接続について、下記のように訂正します。

【訂正前】



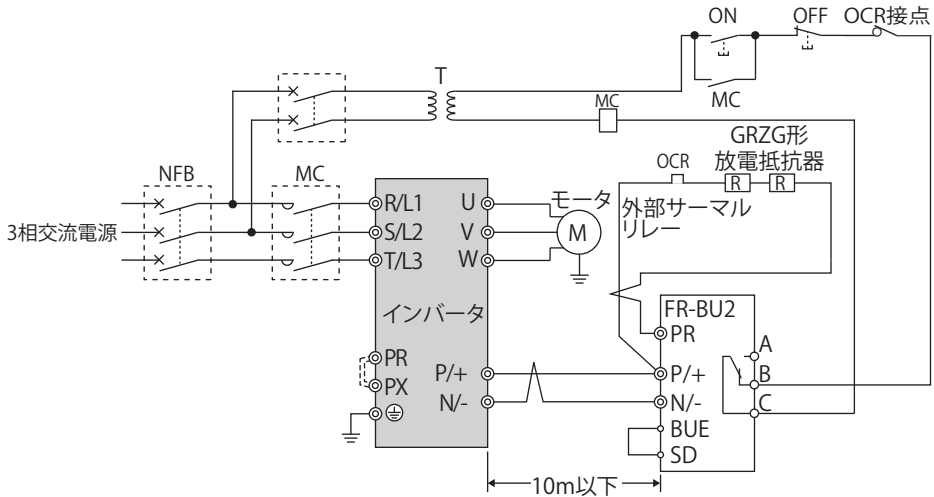
【訂正後】



◆ 別置形オプションユニットとの接続

ブレーキユニット (FR-BU2、FR-BU、BU)、電源回生共通コンバータ (FR-CV)、電源回生コンバータ (MT-RC)、高効率コンバータ (FR-HC2)、多機能回生コンバータ (FR-XC)、直流電源 (直流給電モード時) を接続する場合、インバータ側は端子 P/+ に接続してください。(端子 P3 は使用しないでください。)

下記に、FR-BU2 (GRZG 形放電抵抗器) との接続例を示します。



FR-BU2 (GRZG形放電抵抗器) との接続例

FR-A800 シリーズ /FR-A800Plus シリーズ 取扱説明書 追加説明書

1 端子 S1、S2 モニタ (FR Configurator2)

FR Configurator2 による端子 S1、S2 のグラフ表示（高速サンプリング、USB トレースファイル読み込み）に対応しています。

FR Configurator2 を使用して、端子 S1、S2 の状態をグラフ表示することができます。

バージョン 1.28E 以降の FR Configurator2 が端子 S1、S2 のグラフ表示に対応します。

FR Configurator2 については FR Configurator2 取扱説明書を参照してください。

◆ デジタルソース（モニタ項目）の選択

- ・ トレース機能のデジタルソースに端子 S1、S2 を選択できます。
- ・ **Pr.1038 ~ Pr.1045** で選択するデジタルソース（入出力信号）を下表から選択します。下記設定値以外の値を設定した場合、0（OFF）として表示します。

設定値	信号名称
1	STF
2	STR
3	AU
4	RT
5	RL
6	RM
7	RH
8	JOG
9	MRS
10	STP(STOP)
11	RES
12	CS
15	S2
16	S1

設定値	信号名称
21	X0
22	X1
23	X2
24	X3
25	X4
26	X5
27	X6
28	X7
29	X8
30	X9
31	X10
32	X11
33	X12
34	X13
35	X14
36	X15
37	DY

設定値	信号名称
101	RUN
102	SU
103	IPF
104	OL
105	FU
106	ABC1
107	ABC2
121	DO0
122	DO1
123	DO2
124	DO3
125	DO4
126	DO5
127	DO6
128	RA1
129	RA2
130	RA3

2 TypeE コンビネーションモータコントローラとの組み合わせに関する注意事項

取扱説明書（導入編）の付録「UL、cUL についての注意事項」に TypeE コンビネーションモータコントローラの記載がある場合、TypeE コンビネーションモータコントローラは、製品本体に UL マークが表示された MMP-T シリーズのみ適合します。

FR-A800 シリーズ /FR-A800Plus シリーズ 取扱説明書 追加説明書

1 始動時地絡検出有無 / 地絡検出時のリセット解除制限

出力側地絡過電流 (E.GF) 発生時、制御回路電源 OFF によるリセット動作のみ有効にできます。

- ・ 始動時地絡検出の有無を選択することができます。始動時地絡検出は、インバータに始動信号を入力した直後のみ地絡検出します。
- ・ 地絡を検出した際のリセット動作を選択できます。

Pr.	名称	初期値	設定範囲	内容	
				地絡検出	リセット解除制限
249 H101	始動時地絡検出有無	0	0	始動時の地絡検出なし	なし
			1	始動時の地絡検出あり	あり
			2		

◆ 始動時地絡検出有無の選択 V/F 磁束

- ・ Pr.249 = “1 または 2” にて始動時に地絡を検出した場合、出力側地絡過電流 (E.GF) を検出し、出力を遮断します。
- ・ 始動時地絡検出は V/F 制御、アドバンスト磁束ベクトル制御時に有効になります。
- ・ Pr.72 PWM 周波数選択を高く設定する場合は、始動時地絡検出を有効にしてください。

NOTE

- ・ 始動時に検出を実行するため、毎回始動時に約 20ms の出力遅れが生じます。
- ・ Pr.249 は始動時の地絡検出の有無を設定するパラメータです。運転中は Pr.249 の設定に関係なく常時地絡検出を行います。

◆ 地絡検出時のリセット解除制限

- ・ 出力側地絡過電流 (E.GF) を検出し、出力遮断した場合のリセット解除を制限することができます。Pr.249 = “2” 設定時、E.GF が発生した場合は制御回路電源 OFF によるリセットのみ E.GF を解除することができます。
- ・ E.GF 発生時に制御回路電源 OFF によるリセット以外 (端子 RES 入力など) によるリセット動作の繰り返しによって、インバータが破損することを防止できます。
- ・ Pr.249 = “2” 設定時に E.GF が発生すると、出力短絡検出 (ALM4) 信号を出力することができます。
- ・ ALM4 信号出力に使用する端子は、Pr.190 ~ Pr.196 (出力端子機能選択) に “23 (正論理) または、123 (負論理)” を設定してください。
- ・ リトライ機能有効時 (Pr.67 ≠ “0”) に Pr.249 = “2” とした場合、E.GF が発生してもリトライ動作しません。
- ・ 異常時商用切換選択時 (Pr.138 ≠ “1”) に Pr.249 = “2” とした場合、E.GF が発生しても商用運転に切り換わりません。

NOTE

- ・ Pr.190 ~ Pr.196 (出力端子機能選択) により端子割付けの変更を行うと、他の機能に影響を与えることがあります。各端子の機能を確認してから設定を行ってください。
- ・ E.GF (Pr.249 = “2” 設定時) はエラークリア (X51) 信号のクリア対象外です。
- ・ エマージェンシードライブ実行中、E.GF (Pr.249 = “2” 設定時) が発生した場合は出力遮断となります。

2 出力短絡異常 (E.SCF)

出力短絡を検出した際のリセット動作とアラーム表示を選択できます。

Pr.	名称	初期値	設定範囲	内容	
				出力短絡検出時の動作	リセット解除制限
521 H194	出力短絡検出	0	0	E.OC1 ~ E.OC3	なし
			1	E.SCF	あり

- Pr.521 の設定により、出力短絡検出時のアラーム表示 (E.OC1 ~ E.OC3/E.SCF) を変更できます。
- Pr.521 = "1" 設定時、出力短絡を検出すると、インバータは E.SCF を表示して出力を停止します。
- Pr.521 = "1" 設定時、E.SCF が発生した場合は制御回路電源 OFF によるリセットのみ E.SCF を解除することができます。(E.OC1 ~ E.OC3 発生時はすべてのリセット操作で解除できます。)
- E.SCF 発生時に制御回路電源 OFF によるリセット以外 (端子 RES 入力など) によるリセット動作の繰り返しによって、インバータが破損することを防止できます。
- E.SCF が発生すると、出力短絡検出 (ALM4) 信号を出力することができます。
- ALM4 信号出力に使用する端子は、Pr.190 ~ Pr.196 (出力端子機能選択) に "23 (正論理) または、123 (負論理)" を設定してください。
- 異常時商用切換選択時 (Pr.138 ≠ "1") に E.SCF が発生しても商用運転に切り換わりません。

操作パネル表示	E.SCF	E. SCF	FR-LU08 表示	その他エラー
名称	出力短絡異常			
内容	Pr.521 = "1" 設定時に出力短絡を検出するとインバータの出力を停止します。Pr.521 の設定が初期値 (Pr.521="0") の場合、出力短絡検出時は E.OC1 ~ E.OC3 を表示します。			
チェックポイント	出力短絡はないか。			
処置	出力短絡のないように配線を確認し、制御回路電源 OFF によりインバータをリセットしてください。			

NOTE

- 短絡抵抗が大きい場合、電流が短絡検出レベルに達しないことがあるため、出力短絡を検出できない可能性があります。
- Pr.190 ~ Pr.196 (出力端子機能選択) により端子割付けの変更を行うと、他の機能に影響を与えることがあります。各端子の機能を確認してから設定を行ってください。
- E.SCF はリトライ対象外です。
- E.SCF はエラークリア (X51) 信号のクリア対象外です。
- エマージェンシードライブ実行中、E.SCF が発生した場合は出力遮断となります。
- E.SCF の通信データコードは 20(H14) です。

3 出力電流 / ゼロ電流検出時間の拡張

Pr.151 出力電流検出信号遅延時間、Pr.153 ゼロ電流検出時間の設定範囲が拡張されています。

Pr.	名称	初期値	設定範囲	内容
151 M461	出力電流検出信号遅延時間	0s	0 ~ 300s	出力電流検出時間を設定します。出力電流が設定値以上となってから、出力電流検出 (Y12) 信号を出力するまでの時間を設定します。
153 M463	ゼロ電流検出時間	0.5s	0 ~ 300s	出力電流が Pr.152 の設定値以下になってからゼロ電流検出 (Y13) 信号を出力するまでの時間を設定します。

4 ネットワーク運転モードの操作権の選択 (Pr.338、Pr.339)

- ・ 近点ドグ (X76) 信号が通信から入力可能になりました。
- ・ ネットワーク運転モードの場合、外部端子と通信 (RS-485 端子または、通信オプション) からの指令は下表のとおりとなります。

Pr.338 通信運転指令権		0 : NET			1 : 外部		
Pr.339 通信速度指令権		0 : NET	1 : 外部	2 : 外部	0 : NET	1 : 外部	2 : 外部
X76	近点ドグ	併用			外部		

[表の説明]

外部 : 外部端子の信号からのみ操作が有効

併用 : 外部端子、通信のいずれからの操作も有効

FR-A800 シリーズ /FR-A800 Plus シリーズ 取扱説明書 追加説明書

1 UL、cUL についての注意事項

(適合規格 UL61800-5-1, CSA C22.2 No.274)

◆ 対象機種

- FR-A820-0.4K(00046) ~ 90K(04750)
FR-A840-0.4K(00023) ~ 280K(06830)
- 上記対象機種は、UL61800-5-1, CSA C22.2 No.274 と UL508C の両方に対応しています。
UL61800-5-1, CSA C22.2 No.274 に関する注意事項は、本追加説明書を参照してください。
UL508C に適合する場合は FR-A800 取扱説明書（導入編）を参照してください。

◆ 機器取り扱い情報について

- 警告 - インバータの操作には、取扱説明書（導入編）および取扱説明書（詳細編）に記載されている詳細な設置方法および操作手順が必要です。取扱説明書は、ご使用になるお客様の手に届くようご配慮をお願いいたします。また、三菱電機 FA サイトから PDF データのダウンロードも可能です。また、取扱説明書の注文については当社営業所までご連絡ください。

◆ CSA C22.2 No.274 適合についての注意事項

インバータは、IEC60664 に規定された過電圧カテゴリ III および汚損度 2 以下の条件で使用してください。

◆ 分岐回路保護について

アメリカ合衆国内に設置する場合は分岐回路の保護は National Electrical Code および現地の規格に従って実施してください。

カナダ国内に設置する場合は分岐回路の保護は Canadian Electrical Code および現地の規格に従って実施してください。

インバータが装備している短絡保護は、分岐回路を保護するものではありません。

内蔵ソリッドステート短絡回路保護は分岐回路の保護としては使えません。分岐回路の保護は National Electrical Code および現地の規格に基づいて実施してください。

■ BCP 開放時の注意

- 警告 - インバータ入力側のヒューズが溶断した場合やブレーカがトリップした場合は、配線の異常（短絡など）などが考えられます。ヒューズが溶断した原因またはブレーカがトリップした原因を特定し、原因を取り除いたうえでヒューズを交換またはブレーカを投入してください。

■ ヒューズ選定

IEC/EN/UL 61800-5-1 および CSA C22.2 No. 274 に基づいた選定です。

アメリカ合衆国内に設置する場合は National Electrical Code および現地の規格に従って、下記の半導体ヒューズを使用してください。カナダ国内に設置する場合は Canadian Electrical Code および現地の規格に従って、下記の半導体ヒューズを使用してください。下記半導体ヒューズは分岐回路保護のために必ず設置してください。

電圧	インバータ形名	Cat. No.	メーカー名	定格 (A)
200 V クラス	FR-A820-0.4K(00046)	BS000GB69V20	Mersen	20
	FR-A820-0.75K(00077)	BS000GB69V25	Mersen	25
	FR-A820-1.5K(00105)	BS000GB69V32	Mersen	32
	FR-A820-2.2K(00167)	BS000GB69V50	Mersen	50
	FR-A820-3.7K(00250)	BS000GB69V80	Mersen	80
	FR-A820-5.5K(00340)	BS000GB69V100	Mersen	100
	FR-A820-7.5K(00490)	BS000GB69V125	Mersen	125
	FR-A820-11K(00630)	PC30UD69V160TF	Mersen	160
	FR-A820-15K(00770)	PC30UD69V200TF	Mersen	200
	FR-A820-18.5K(00930)	PC30UD69V250TF	Mersen	250
	FR-A820-22K(01250)	PC30UD69V250TF	Mersen	250
	FR-A820-30K(01540)	PC30UD69V315TF	Mersen	315
	FR-A820-37K(01870)	PC30UD69V400TF	Mersen	400
	FR-A820-45K(02330)	PC30UD69V450TF	Mersen	450
	FR-A820-55K(03160)	PC32UD69V500TF	Mersen	500
FR-A820-75K(03800)	PC32UD69V550TF	Mersen	550	
FR-A820-90K(04750)	PC33UD69V700TF	Mersen	700	
400 V クラス	FR-A840-0.4K(00023)	BS000GB69V20	Mersen	20
	FR-A840-0.75K(00038)	BS000GB69V20	Mersen	20
	FR-A840-1.5K(00052)	BS000GB69V25	Mersen	25
	FR-A840-2.2K(00083)	BS000GB69V32	Mersen	32
	FR-A840-3.7K(00126)	BS000UB69V75	Mersen	75
	FR-A840-5.5K(00170)	BS000UB69V75	Mersen	75
	FR-A840-7.5K(00250)	BS000GB69V100	Mersen	100
	FR-A840-11K(00310)	BS000GB69V100	Mersen	100
	FR-A840-15K(00380)	BS000GB69V100	Mersen	100
	FR-A840-18.5K(00470)	BS000GB69V125	Mersen	125
	FR-A840-22K(00620)	BS000UB69V160	Mersen	160
	FR-A840-30K(00770)	BS000UB69V200	Mersen	200
	FR-A840-37K(00930)	PC30UD69V200TF	Mersen	200
	FR-A840-45K(01160)	PC30UD69V250TF	Mersen	250
	FR-A840-55K(01800)	PC30UD69V315TF	Mersen	315
	FR-A840-75K(02160)	PC30UD69V315TF	Mersen	315
	FR-A840-90K(02600)	PC30UD69V350TF	Mersen	350
	FR-A840-110K(03250)	PC31UD69V450TF	Mersen	450
	FR-A840-132K(03610)	PC31UD69V550TF	Mersen	550
	FR-A840-160K(04320)	PC31UD69V630TF	Mersen	630
FR-A840-185K(04810)	PC33UD69V800TF	Mersen	800	
FR-A840-220K(05470)	PC33UD69V900TF	Mersen	900	
FR-A840-250K(06100)	PC33UD69V1000TF	Mersen	1000	
FR-A840-280K(06830)	PC33UD69V1100TF	Mersen	1100	

◆ コンデンサの放電時間

注意 - 感電の危険 -

配線作業や点検は、LED の表示が消灯したことを確認し、電源遮断後 10 分以上経過したのちに、テスタなどで電圧を確認してから行ってください。電源を遮断した後しばらくの間はコンデンサが高圧で充電されていて危険です。

◆ 電源、モータへの配線

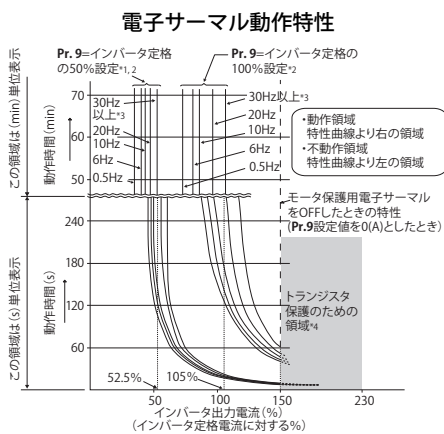
- 電線の許容電流は National Electrical Code(Article 310) を参照してください。National Electrical Code(Article 430)に従い定格電流値の125%を許容できる電線サイズを選定してください。インバータの入力(R/L1、S/L2、T/L3)、出力(U、V、W) 端子への配線は、UL 認定の銅のより線 (定格 75 °C)、丸形圧着端子を使用してください。圧着端子は、端子メーカー推奨の圧着工具にて圧着してください。

◆ 短絡定格

- 200V クラス：このインバータは 100kA rms 以下の正弦波電流、最大 240V が供給可能な電源での使用に適合しています。
- 400V クラス：このインバータは 100kA rms 以下の正弦波電流、最大 500V が供給可能な電源での使用に適合しています。

◆ モータ過負荷保護

モータ過負荷保護として電子サーマル機能を使用する場合は、**Pr.9 電子サーマル**にモータ定格電流を設定してください。



モータの過負荷 (過熱) を検出し、インバータの出力トランジスタの動作を止め出力停止します。(動作特性を左図に示します)

- 三菱電機定トルクモータを使用する場合
- Pr.71** = “1、13 ~ 16、50、53、54” に設定してください。(低速域で 100%連続トルク特性になります。)
 - Pr.9** にモータの定格電流を設定します。

- *1 **Pr.9** にインバータ定格出力電流の 50%の値 (電流値) を設定したとき
- *2 %値はインバータ定格出力電流に対応する%を表します。モータ定格電流に対する%ではありません。
- *3 三菱電機定トルクモータ専用の電子サーマルを設定したときは、6Hz 以上の運転においてこの特性曲線となります。
- *4 トランジスタ保護動作は冷却フィンの温度により動作します。運転状況によっては 150% 未満で動作することがあります。

NOTE

- 電子サーマルの内部熱積算値は、インバータの電源リセットおよび、リセット信号の入力により初期値にリセットされます。不必要なリセットや電源遮断は避けてください。
- 1 台のインバータで複数台のモータを運転する場合や多極モータ、特殊モータを運転する場合などは、インバータとモータ間に外部サーマルリレー (OCR) を設置してください。外部サーマルリレーの設定はモータ定格名板の電流値に線間漏れ電流 (取扱説明書 (詳細編) 参照) を加味してください。
- 低速運転する場合は、モータの冷却能力が低下するため、サーマルプロテクタまたは、サーミスタ内蔵モータを使用してください。
- インバータとモータの容量差が大きく、設定値が小さくなると、電子サーマルの保護特性が悪くなります。このような場合は、外部サーマルリレーを使用してください。
- 特殊モータは電子サーマルでは保護できません。外部サーマルを使用してください。
- ベクトル制御専用モータ (SF-V5RU) を使用する場合は、サーマルプロテクタを内蔵しているため、**Pr.9** = “0” としてください。
- 電子サーマルでは、モータ温度を直接測定した過熱検出は行えません。

◆ 使用可能な電源について

標高 2000m を超えて 2500m 以下で使用する場合は、中性点接地された電源のみ使用可能です。

MEMO

FR-A800 シリーズ /FR-A800Plus シリーズ

取扱説明書 追加説明書

1 SF-PR モータ 0.4kW 対応

SF-PR モータの 0.4kW に対応します。アドバンスド磁束ベクトル制御、リアルセンサレスベクトル制御、ベクトル制御で運転する際にオフラインオートチューニングが不要です。(配線長が 30m を超える場合はオフラインオートチューニングを実施してください。)

◆ Pr.0 トルクブースト、Pr.12 直流制動動作電圧の自動変更

- Pr.0、Pr.12 を初期値で使用している場合は、Pr.71 の変更により Pr.0、Pr.12 の設定値が自動的に下表の値に変更されます。

インバータ		Pr.0 自動変更値 (%)								Pr.12 自動変更値 (%)		
FR-A820-[]	FR-A840-[]	標準モータ*1		定トルクモータ*2		SF-PR*3				標準モータ*1	定トルクモータ*2	SF-PR*3
		SLD /LD	ND/ HD	SLD /LD	ND/ HD	Pr.81 ≠ 2,4,6	Pr.81= 2	Pr.81= 4	Pr.81= 6			
0.4K(00046)	0.4K(00023)	6		6		5	8	6.5	7.5	4	4	5
0.75K(00077)	0.75K(00038)	6		6		4	7.4	6	6.4	4	4	4
1.5K(00105)	1.5K(00052)	4		4		3	5.8	5	3.7	4	4	2.5
2.2K(00167)	2.2K(00083)	4		4		2.5	6	4.5	3.3	4	4	2.5
3.7K(00250)	3.7K(00126)	4		4		2.5	6.4	4.5	4.2	4	4	2.5
5.5K(00340)	5.5K(00170)	3		2		2	4.5	3.7	3.3	4	2	2
7.5K(00490)	7.5K(00250)	3		2		2	4.4	4.5	3.8	4	2	2
11K(00630)	11K(00310)	2		2		1.5	3.5	3.3	3.5	2	2	1.5
15K(00770)	15K(00380)	2		2		1.5	4.5	3	3.5	2	2	1.5
18.5K(00930)	18.5K(00470)	2		2		1.5	4	3.2	3	2	2	1.5
22K(01250)	22K(00620)	2		2		1.5	2.5	3.4	3	2	2	1
30K(01540)	30K(00770)	2		2		1	3	2	2.5	2	2	1
37K(01870)	37K(00930)	2		2		1	2	2.5	2.6	2	2	1
45K(02330)	45K(01160)	1.5	2	1.5	2	1	2	2	2.4	2	2	1
55K(03160)	55K(01800)	1.5	2	1.5	2	0.7	2	2	0.7	2	2	1
75K(03800)以上	75K(02160)以上	1		1		1	1	1	1	1	1	1

*1 Pr.71 = “0、2～6、20、23、24、40、43、44” (標準モータ) に変更した場合

*2 Pr.71 = “1、13～16、50、53、54” (定トルクモータ) に変更した場合

*3 Pr.71 = “70、73、74” (SF-PR) に変更した場合

NOTE

- Pr.0、Pr.12 を初期値から変更している場合は、自動変更は行いません。
- SF-PR モータ選択時 (Pr.71 = “70、73、74”) に SF-PR のモータ極数に合わせて Pr.81 モータ極数を設定した場合、負荷が小さいと出力電流が大きくなる場合があります。
- SF-PR を使用する場合、SF-JR および SF-HR を使用する場合と比べて出力電流が増加する傾向があります。負荷の状況によっては自動変更されたトルクブースト値であっても出力電流が増加する可能性があります。電子サーマル (E.THT、E.THM) やストール防止 (OL、E.OLT) などの保護機能が動作する場合は、負荷に応じて Pr.0 トルクブーストを調整してください。

2 PM モータ EM-A シリーズ対応

PM モータ EM-A シリーズ (200V クラス 0.75 ~ 7.5kW) に対応します。

モータ形名	EM-AMF[]	0.75kW	1.5kW	2.2kW	3.7kW	5.5kW	7.5kW
適用インバータ形名 FR-A820-[]K	SLD	0.4	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5
	LD	0.4	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5
	ND	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5
	HD	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5	11

2.1 PM センサレスベクトル制御の選択

◆ PM センサレスベクトル制御パラメータ初期化 (Pr.998)

- PM パラメータ初期設定で、EM-A を運転するためのパラメータ設定が簡単に行えます。
- PM パラメータ初期設定には、**Pr.998 PM パラメータ初期設定** で行う方法と、IPM 初期設定モード (“**IPM**”) で行う方法の 2 種類があります。

Pr.	名称	初期値	設定範囲	内容	
998 E430	PM パラメータ 初期設定	0	0	誘導モータ用パラメータ設定 (周波数)	誘導モータ運転用のパラメータ初期値に設定
			3003	IPM モータ MM-CF 用パラメータ設定 (回転数)	MM-CF 運転用のパラメータ初期値に設定
			3103	IPM モータ MM-CF 用パラメータ設定 (周波数)	
			3044	PM モータ EM-A 用パラメータ設定 (回転数)	EM-A 運転用のパラメータ初期値に設定
			3144	PM モータ EM-A 用パラメータ (周波数)	
			8009	EM-A/MM-CF 以外の IPM モータ用パラメータ設定 (回転数)(チューニング後)	IPM モータ運転用のパラメータ初期値に設定 (あらかじめ Pr.71 適用モータ の設定とオフラインオートチューニングの実施が必要です。)
			8109	EM-A/MM-CF 以外の IPM モータ用パラメータ設定 (周波数)(チューニング後)	
			9009	SPM モータ用パラメータ設定 (回転数)(チューニング後)	SPM モータ運転用のパラメータ初期値に設定 (あらかじめ Pr.71 適用モータ の設定とオフラインオートチューニングの実施が必要です。)
			9109	SPM モータ用パラメータ設定 (周波数)(チューニング後)	

- インバータ容量に対して 1 ランク下のモータを使用する場合、**Pr.80 モータ容量**を設定してから、PM パラメータ初期設定を行ってください。
- Pr.998** = “3003、3044、8009、9009” に設定すると、モニタ表示や周波数設定がモータ回転数での表示・設定になります。周波数で表示・設定する場合は、**Pr.998** = “3103、3144、8109、9109” に設定してください。
- PM センサレスベクトル制御用のパラメータ設定から、誘導モータ制御用のパラメータ設定に変更するときは、**Pr.998** = “0” に設定します。
- Pr.998** = “8009、8109、9009、9109” は、EM-A または MM-CF 以外の IPM モータや SPM モータを運転する場合に設定します。

- Pr.998 の設定は、他パラメータ設定前に実施してください。他のパラメータを設定後、Pr.998 の設定値を変更すると一部のパラメータ設定値が初期化されます。(初期化されるパラメータは、「PM 初期化パラメータ一覧表」を参照してください)
- パラメータクリア、パラメータオールクリアを実行すると、誘導モータ制御用のパラメータ設定に戻ります。
- Pr.998 PM パラメータ初期設定 の設定値を “3003、3044、8009、9009 (回転数表示)” ⇔ “3103、3144、8109、9109 (周波数表示)” と変更した場合、初期化対象パラメータの設定値は、初期値に設定されます。回転数表示と周波数表示を切り換えるパラメータではありませんので、回転数、周波数表示を切り換える場合は、Pr.144 回転速度設定切換 を設定してください。設定値が初期化されることなく、回転数、周波数表示を切り換えることができます。
例) Pr.144 = “6” の場合は “106” に、Pr.144 = “106” の場合は “6” に設定値を変更することで回転数、周波数表示を切り換えます。
- EM-A の容量範囲外のインバータでは、“3044、3144” の設定はできません。また、MM-CF の容量範囲外のインバータでは、“3003、3103” の設定はできません。
- PM パラメータ初期設定 (Pr.998) は、第 1 モータ用のパラメータ設定を変更します。第 2 モータに PM モータを使用する場合は、第 2 モータ用のパラメータを個別に設定する必要があります。

◆ PM 初期化パラメータ一覧表 (EM-A)

- IPM 初期設定モードや Pr.998 PM パラメータ初期設定で PM センサレスベクトル制御の設定を行うと、下表のパラメータの設定値が PM センサレスベクトル制御用の設定値に切り換わります。使用する PM モータの仕様(容量)により切り換わる設定値が異なります。
- パラメータクリア、オールクリアを行うと設定値は誘導モータ制御用設定値にリセットされます。

Pr.	名称	誘導モータ		PM モータ (回転数設定)	PM モータ (周波数設定)	設定単位	
		Pr.998 = 0 (初期値)	Pr.998 = 3044(EM-A)	Pr.998 = 3144(EM-A)	Pr.998 = 3044	Pr.998 = 0、3144	
		FM	CA				
1	上限周波数	120Hz		モータ最大回転数 *2	モータ最大周波数 *2	1 r/min	0.01Hz
4	3 速設定 (高速)	60Hz	50Hz	モータ定格回転数 *2	モータ定格周波数 *2	1 r/min	0.01Hz
9	電子サーマル	インバータ 定格電流		モータ定格電流 *2		0.01A	
10	直流制動動作周波数	3Hz		モータ定格回転数 × 3% *2	モータ定格周波数 × 3% *2	1 r/min	0.01Hz
13	始動周波数	0.5Hz		モータ定格回転数 × 0.5% *2	モータ定格周波数 × 0.5% *2	1 r/min	0.01Hz
15	JOG 周波数	5Hz		モータ定格回転数 × 10% *2	モータ定格周波数 × 10% *2	1 r/min	0.01Hz
18	高速上限周波数	120Hz		モータ最大回転数 *2	モータ最大周波数 *2	1 r/min	0.01Hz
20	加減速基準周波数	60Hz	50Hz	モータ定格回転数 *2	モータ定格周波数 *2	1 r/min	0.01Hz
22	ストール防止動作レベル	150%		200%		0.1%	
37	回転速度表示	0		0		1	
55	周波数モニタ基準	60Hz	50Hz	モータ定格回転数 *2	モータ定格周波数 *2	1 r/min	0.01Hz
56	電流モニタ基準	インバータ 定格電流		モータ定格電流 *2		0.01A	
71	適用モータ	0		1140		1	
80	モータ容量	9999		モータ容量 (EM-A) *1		0.01kW	
81	モータ極数	9999		モータ極数 (EM-A) *1		1	
84	モータ定格周波数	9999		モータ定格回転数 *2	モータ定格周波数 *2	1 r/min	0.01Hz
116	第 3 出力周波数検出	60Hz	50Hz	モータ定格回転数 *2	モータ定格周波数 *2	1 r/min	0.01Hz
125 (903)	端子 2 周波数設定ゲイン周波数	60Hz	50Hz	モータ定格回転数 *2	モータ定格周波数 *2	1 r/min	0.01Hz
126 (905)	端子 4 周波数設定ゲイン周波数	60Hz	50Hz	モータ定格回転数 *2	モータ定格周波数 *2	1 r/min	0.01Hz
144	回転速度設定切換	4		モータ極数 (EM-A)+100 *2	モータ極数 (EM-A) *2	1	
240	Soft-PWM 動作選択	1		0		1	
263	減速処理開始周波数	60Hz	50Hz	モータ定格回転数 *2	モータ定格周波数 *2	1 r/min	0.01Hz
266	停電時減速時間切換周波数	60Hz	50Hz	モータ定格回転数 *2	モータ定格周波数 *2	1 r/min	0.01Hz
374	過速度検出レベル	9999		モータ最大回転数 × 115% *2	モータ最大周波数 × 115% *2	1 r/min	0.01Hz
386	入力パルス最大時周波数	60Hz	50Hz	モータ定格回転数 *2	モータ定格周波数 *2	1 r/min	0.01Hz
422	位置制御ゲイン	25sec ⁻¹		20sec ⁻¹		1sec ⁻¹	
505	速度設定基準	60Hz	50Hz	モータ定格周波数 *2		0.01Hz	
557	電流平均値モニタ信号出力基準電流	インバータ 定格電流		モータ定格電流 *2		0.01A	
665	回生回避周波数ゲイン	100%		80%		0.1%	
820	速度制御 P ゲイン 1	60%		30%		1%	
821	速度制御積分時間 1	0.333s		0.333s		0.001s	
824	トルク制御 P ゲイン 1 (電流ループ比例ゲイン)	100%		150%		1%	

Pr.	名称	誘導モータ		PM モータ (回転数設定)	PM モータ (周波数設定)	設定単位	
		Pr.998 = 0 (初期値)		Pr.998 = 3044(EM-A)	Pr.998 = 3144(EM-A)	Pr.998 = 3044	Pr.998 = 0、3144
		FM	CA				
825	トルク制御積分時間1 (電流ループ積分時間)	5ms		6.7ms		0.1ms	
870	速度検出ヒステリシス	0Hz		モータ定格回転数 × 0.5% ^{*2}	モータ定格周波数 × 0.5% ^{*2}	1 r/min	0.01Hz
885	回生回避補正周波数制限値	6Hz		モータ定格回転数 × 6% ^{*2}	モータ定格周波数 × 6% ^{*2}	1 r/min	0.01Hz
893	省エネモニタ基準 (モータ容量)	インバータ定格容量		モータ容量 (Pr.80)		0.01kW	
C14 (918)	端子1ゲイン周波数 (速度)	60Hz	50Hz	モータ定格回転数 ^{*2}	モータ定格周波数 ^{*2}	1 r/min	0.01Hz
1121	速度制御パーユニット設定基準周波数	120Hz		モータ最大回転数 ^{*2}	モータ最大周波数 ^{*2}	1 r/min	0.01Hz

*1 “9999”以外が設定されている場合は、設定されている値のままになります。

*2 モータ定格回転数 (周波数)、モータ最大回転数 (周波数)、モータ極数、モータ定格電流は以下のとおりです。

項目	0.75kW	1.5kW 以上
モータ定格回転数 (周波数)	3000r/min (100Hz)	3000r/min (150Hz)
モータ最大回転数 (周波数)	4000r/min (133.33Hz)	4000r/min (200Hz)
モータ極数	4	6
モータ定格電流	0.75kW : 3.3A、1.5kW : 6.1A、2.2kW : 9.3A、3.7kW : 16.5A、5.5kW : 22.0A、7.5kW : 31.0A	

NOTE

- IPM パラメータ初期化を回転数設定 (Pr.998=“3044”)で行った場合には、上表以外の周波数関連パラメータやモニタも回転数による設定・表示になります。

◆ PM 初期化パラメーター一覧表 (EM-A 以外)

- IPM 初期設定モードや Pr.998 PM パラメータ初期設定で EM-A 以外を選択した場合、Pr.10、Pr.422、Pr.665 は下表の設定値に切り換わります。Pr.10、Pr.422、Pr.665 以外に設定値が切り換わるパラメータについては取扱説明書 (詳細編) を参照してください。

Pr.	名称	誘導モータ		PM モータ (回転数設定)	PM モータ (周波数設定)	設定単位	
		Pr.998 = 0 (初期値)		Pr.998 = 3003(MM-CF) Pr.998 = 8009、9009 (EM-A/MM-CF 以外)	Pr.998 = 3103(MM-CF) Pr.998 = 8109、9109 (EM-A/MM-CF 以外)	Pr.998 = 3003、 8009、 9009	Pr.998 = 0、3103、 8109、 9109
		FM	CA				
10	直流制動動作周波数	3Hz		3Hz ^{*1}	3Hz	1 r/min	0.01Hz
422	位置制御ゲイン	25sec ⁻¹		25sec ⁻¹		1sec ⁻¹	
665	回生回避周波数ゲイン	100%		100%		0.1%	

*1 周波数を回転数に換算した値が設定されます。(モータ極数により異なります。)

2.2 PM モータ用オフラインオートチューニング (モータ定数チューニング)

PM モータ用オフラインオートチューニングで PM モータの性能を最大限に引き出して運転することができます。

- オフラインオートチューニングは、PM センサレスベクトル制御で運転するために必要なモータ定数を自動測定させることで (オフラインオートチューニング)、モータ個々の定数ズレや、配線長が長い場合でも最適な運転特性でモータを運転することができます。

◆ オフラインオートチューニングを実行する前に

オフラインオートチューニングを実行する前に、下記の確認を行ってください。

- PM センサレスベクトル制御が選択されていること。
 - モータが接続されていること。(チューニング中は、モータが外部から力を受けて回転しないこと)
 - PM センサレスベクトル制御時の最高周波数は 400Hz です。
 - モータを回転しないでオフラインオートチューニングをする (Pr.96 オートチューニング設定 / 状態 = “11”) 場合でも、わずかにモータが動くことがあります。(チューニング性能には影響ありません。)
- 機械ブレーキで確実に固定するか、回転しても安全上問題のないことを確認して行ってください (特に昇降機の場合は、注意が必要です)。
- PM センサレスベクトル制御による位置制御時はチューニングできません。

◆ 設定

- ・ チューニングするには、使用するモータについて下記パラメータを設定してください。

第1モータ Pr.	第2モータ Pr.	名称	EM-A 使用時の設定値
80	453	モータ容量	第1モータはIPMパラメータ初期設定にて設定
81	454	モータ極数	
9	51	電子サーマル	
84	457	モータ定格周波数	
71	450	適用モータ	
83	456	モータ定格電圧	初期値 (200V)
96	463	オートチューニング設定 / 状態	11



NOTE

- ・ PM センサレスベクトル制御時は、Pr.96 = "101" と設定しても、チューニングは実行できません。また、適用モータにEM-Aを設定した場合は、Pr.96 = "1、101" と設定しても、チューニングは実行できません。
- ・ 下記パラメータは "9999 (初期値)" のままとしてください。

第1モータ Pr.	第2モータ Pr.	名称	EM-A 使用時の設定値
702	743	モータ最高周波数	9999 (初期値)
707	744	モータイナーシャ (整数部)	9999 (初期値)
724	745	モータイナーシャ (指数部)	
725	746	モータ保護電流レベル	9999 (初期値)

◆ チューニング実行

Point

- ・ チューニング実施前に操作パネル、パラメータユニットのモニタ表示でチューニングが実行可能な状態であるか確認してください。チューニングが実行不可能な状態で始動指令を ON すると、モータが始動します。
- ・ PU 運転の場合は、操作パネルの  /  を押してください。
外部運転の場合は、始動指令 (STF 信号または STR 信号) を ON してください。チューニングを開始します。チューニング実行手順の詳細は取扱説明書 (詳細編) の「5.13.4 PM モータ用オフラインオートチューニング (モータ定数チューニング)」を参照してください。

◆ チューニング後にチューニング結果が設定されるパラメータ

第1モータ Pr.	第2モータ Pr.	名称	内容
90	458	モータ定数 (R1)	1相あたりの抵抗値
717	741	起動時抵抗チューニング補正係数	
96	463	オートチューニング設定 / 状態	

◆ チューニングの調整 (Pr.1002)

- ・ 磁気飽和しやすい (Lq 減衰率が大きい) モータでは、Lq チューニング中に過電流保護機能が動作することがあります。そのような場合は、チューニング中に流す電流目標値を Pr.1002 Lq チューニング電流目標値調整係数で調整します。

◆ モータ定数を変更する

- ・ あらかじめモータ定数がわかっている場合、直接モータ定数を設定したり、オフラインオートチューニングによって測定されたデータを流用してモータ定数を設定できます。
- ・ Pr.71 (Pr.450) の設定に応じて、モータ定数パラメータの設定範囲、単位が変更できます。設定値は、それぞれモータ定数パラメータとしてEEPROMに保存されます。

◆ モータ定数を変更する（モータ定数を [Ω]、[mH]、[A] で入力する場合）

- Pr.71 を下記のように設定します。

使用するモータ		Pr.71 の設定値
PM モータ	EM-A	1140

- モータ定数パラメータに任意の数値を設定します。

第1モータ Pr.	第2モータ Pr.	名称	設定範囲	設定単位	初期値
90	458	モータ定数 (R1)	0 ~ 50Ω、9999	0.001Ω	9999
92	460	モータ定数 (L1) / d 軸インダクタンス (Ld)	0 ~ 500mH、9999	0.01mH	
93	461	モータ定数 (L2) / q 軸インダクタンス (Lq)	0 ~ 500mH、9999	0.01mH	
706	738	モータ誘起電圧定数 (φf)	0 ~ 5000mV/(rad/s)、9999	0.1mV/(rad/s)	
859	860	トルク電流 / PM モータ定格電流	0 ~ 500A、9999	0.01A	
1412	1413	モータ誘起電圧定数 (φf) 指数部	0 ~ 2、9999	1	

NOTE

- “9999”を設定すると、チューニングデータは、無効になります。EM-A 選択時は、EM-A 定数が使用されます。
- PM モータのモータ定数を変更する場合、モータ誘起電圧定数 φf が、Pr.706 モータ誘起電圧定数 (φf) または Pr.738 第2モータ誘起電圧定数 (φf) の設定範囲 “0 ~ 5000mV/(rad/s)” を超えるときは、Pr.1412 モータ誘起電圧定数 (φf) 指数部または Pr.1413 第2モータ誘起電圧定数 (φf) 指数部を設定してください。誘起電圧定数 φf が、Pr.706(Pr.738) × 10ⁿ[mV/(rad/s)] となるように、指数部 n を設定します。
- Pr.1412(Pr.1413) = “9999” の場合は、Pr.706(Pr.738) の設定値がそのままモータ誘起電圧定数になります。(指数設定なし)

2.3 制御方式と制御モードの選択

- V/F 制御、アドバンスト磁束ベクトル制御（速度制御）、リアルセンサレスベクトル制御（速度制御、トルク制御）、ベクトル制御（速度制御、トルク制御、位置制御）、PM センサレスベクトル制御（速度制御、位置制御）のインバータ制御方式を選択します。

Pr.80 (Pr.453)、Pr.81 (Pr.454)	Pr.71 (Pr.450)	Pr.800 設定値 *1	Pr.451 設定値 *1	制御方式	制御モード	備考
9999 以外	誘導モータ	設定内容の詳細は取扱説明書（詳細編）を参照してください。				
	EM-A、MM-CF*2	9、109	—	PM センサレスベクトル制御テスト運転		
		13、113		PM センサレスベクトル制御	位置制御 *4	—
		14、114			速度制御 — 位置制御 切換え *4	MC 信号：ON 位置制御 MC 信号：OFF 速度制御
		20 (初期値)、110	20、110	速度制御	—	
	PM モータ (EM-A、MM-CF 以外)	0、100*5		ベクトル制御 *7	速度制御	—
		3、103			位置制御	—
		4、104*6			速度制御 — 位置制御 切換え	MC 信号：ON 位置制御 MC 信号：OFF 速度制御
	PM モータ	9、109	—	PM センサレスベクトル制御テスト運転		
		20 (初期値)、110*8	20、110*8	PM センサレスベクトル制御	速度制御	—
PM モータ	—	9999 (初期値)	第2モータは Pr.800 設定値に従う (Pr.800 = “9、109” の場合は PM センサレスベクトル制御 (速度制御))			
9999*3	—	—	V/F 制御			

*1 100 以降の設定値は、高応答モードを選択する場合に設定します。

*2 EM-A または MM-CF 設定時は、Pr.800(Pr.451) = “9、13、14、109、113、114、9999” 以外の値を設定しても Pr.800(Pr.451) = “20、110” と同じ動作 (PM センサレスベクトル制御の速度制御) になります。

- *3 Pr.80 または、Pr.81 = "9999" の場合は、Pr.800 の設定値に関係なく、V/F 制御になります。ただし、Pr.71 に EM-A または MM-CF を設定している場合は、Pr.80 ≠ "9999"、Pr.81 = "9999" でも、PM センサレスベクトル制御可能です。（その他の PM モータの場合は Pr.80、Pr.81 をモータに合わせて設定していないと、正常に動作しません。）
- *4 Pr.788 (Pr.747) = "0"（低速トルクモード無効）の場合は、速度制御になります。
- *5 "1、2、6、101、102、106" を設定しても "0、100" と同じ動作になります。
- *6 "5、105" を設定しても "4、104" と同じ動作になります。
- *7 PM モータによるベクトル制御対応オプションが装着されていない場合は、PM センサレスベクトル制御の速度制御になります。
- *8 "10～14、111～114" を設定しても "20、110" と同じ動作になります。

2.4 低速域トルク特性選択

◆ 低速域高トルクモード有効時（Pr.788 低速域トルク特性選択 = "9999" 初期値）

- ・高周波重畳制御方式により、低速域のトルクを確保することができます。
- ・低速域高トルクモードは、使用するモータが EM-A または MM-CF の場合に有効になります。

◆ 低速域高トルクモード無効時（Pr.788 低速域トルク特性選択 = "0"）

- ・同期電流制御方式のため高周波重畳制御に比べ、モータ騒音を低減することができます。
- ・低速域のトルクが低下するため、始動時の負荷が軽い用途で使用してください。

NOTE

- ・同期電流制御では、PM センサレスベクトル制御による位置制御はできません。また、同期電流制御時は、ゼロ速、サーボロックが無効になります。

2.5 適用モータ

使用するモータを設定することで、モータに合った熱特性になります。

定トルクモータや PM モータを使用する場合に、モータに合った電子サーマル特性が設定されます。

また、アドバンスド磁束ベクトル制御やリアルセンサレスベクトル制御、ベクトル制御、PM センサレスベクトル制御を選択した場合、制御に必要なモータ定数（SF-PR、SF-JR、SF-HR、SF-JRCA、SF-HRCA、SF-V5RU（1500r/min シリーズ）、EM-A、MM-CF など）も同時に選択されます。

Pr.	名称	初期値	設定範囲	内容
71 C100	適用モータ	0	0～6、13～16、20、23、24、30、33、34、40、43、44、50、53、54、70、73、74、330、333、334、1140、8090、8093、8094、9090、9093、9094	使用するモータを選択することで、それぞれのモータ熱特性、モータ定数になります。
450 C200	第2適用モータ	9999	0、1、3～6、13～16、20、23、24、30、33、34、40、43、44、50、53、54、70、73、74、330、333、334、1140、8090、8093、8094、9090、9093、9094	第2モータ使用時に設定します。（Pr.71 と同一仕様）
			9999	機能しない

◆ 使用するモータを設定する

- 下表を参照して使用するモータに合わせて設定してください。

Pr.71	Pr.450	使用するモータ	モータ定数設定範囲 (単位)	電子サーマルの動作特性			
				標準	定トルク	PM	
0 ^{*1}	0	標準モータ (SF-JR など)	Pr.82(Pr.455)、Pr.859(Pr.860) ・ 0 ~ 500A、9999(0.01A) ^{*3} ・ 0 ~ 3600A、9999(0.1A) ^{*4} Pr.90(Pr.458)、Pr.91(Pr.459) ・ 0 ~ 50Ω、9999(0.001Ω) ^{*3} ・ 0 ~ 400mΩ、9999(0.01mΩ) ^{*4} Pr.92(Pr.460)、Pr.93(Pr.461) (誘導モータ) ・ 0 ~ 6000mH、9999(0.1mH) ^{*3} ・ 0 ~ 400mH、9999(0.01mH) ^{*4} Pr.92(Pr.460)、Pr.93(Pr.461) (PM モータ) ・ 0 ~ 500mH、9999(0.01mH) ^{*3} ・ 0 ~ 50mH、9999(0.001mH) ^{*4} Pr.94(Pr.462) ・ 0 ~ 100%、9999(0.1%) ^{*3} ・ 0 ~ 100%、9999(0.01%) ^{*4} Pr.706(Pr.738) ・ 0 ~ 5000mV/(rad/s)、9999 (0.1mV/(rad/s))	○			
1		定トルクモータ (SF-JRCA など) SF-V5RU (1500r/min シリーズ以外)		○			
2	—	標準モータ (SF-JR など) V/F5 点アジャスタブル		○			
20		三菱電機標準モータ (SF-JR 4P 1.5kW 以下)			○		
30		ベクトル制御専用モータ SF-V5RU (1500r/min シリーズ) SF-THY			○		
40		三菱電機高効率モータ SF-HR		○			
50		三菱電機定トルクモータ SF-HRCA			○		
70		三菱電機高性能省エネモータ SF-PR			○		
330 ^{*2}		IPM モータ MM-CF				○ (MM-CF)	
1140 ^{*2}		PM モータ EM-A				○ (EM-A)	
8090		IPM モータ (EM-A/MM-CF 以外)			○		
9090		SPM モータ			○		
3(4) ^{*5}		標準モータ (SF-JR など)		○			
13(14) ^{*5}		定トルクモータ (SF-JRCA など) SF-V5RU (1500r/min シリーズ以外)			○		
23(24) ^{*5}		三菱電機標準モータ (SF-JR 4P 1.5kW 以下)		○			
33(34) ^{*5}		ベクトル制御専用モータ SF-V5RU (1500r/min シリーズ) SF-THY	Pr.82(Pr.455)、Pr.859(Pr.860)、 Pr.90(Pr.458)、Pr.91(Pr.459)、 Pr.92(Pr.460)、Pr.93(Pr.461)、 Pr.94(Pr.462)、Pr.706(Pr.738) ・ 内部データ値 0 ~ 65534、9999(1) Pr.684 で表示単位変更可		○		
43(44) ^{*5}		三菱電機高効率モータ SF-HR		○			
53(54) ^{*5}		三菱電機定トルクモータ SF-HRCA			○		
73(74) ^{*5}		三菱電機高性能省エネモータ SF-PR			○		
333(334) ^{*2*5}		IPM モータ MM-CF				○ (MM-CF)	
8093(8094) ^{*5}		IPM モータ (EM-A/MM-CF 以外)			○		
9093(9094) ^{*5}		SPM モータ			○		
5		標準モータ		スター 結線	○		
15		定トルクモータ				○	
6		標準モータ		デルタ 結線	○		
16		定トルクモータ			○		
—	9999 ^{*1}	第2 適用モータ無し					

*1 初期値

*2 モータに対応したインバータ容量のみ設定可能です。

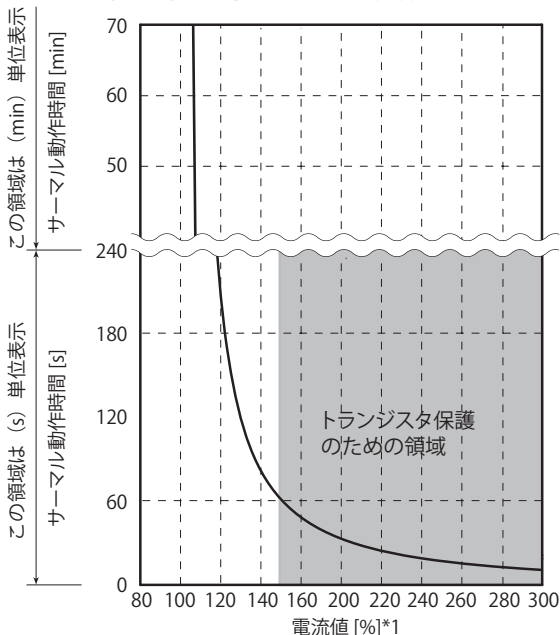
*3 FR-A820-55K(03160) 以下、FR-A840-55K(01800) 以下の値です。

*4 FR-A820-75K(03800) 以上、FR-A840-75K(02160) 以上の値です。

*5 どちらの値を設定しても同じ動作になります。

2.6 電子サーマル (Pr.9)

- ・ モータの過負荷（過熱）を検出し、インバータの出力トランジスタの動作を止め出力停止します。
- ・ モータの定格電流値 (A) を **Pr.9 電子サーマル** に設定します。IPM パラメータ初期化設定を行うと自動で IPM モータの定格電流値が設定されます。
- ・ モータに外部サーマルリレーを使用する時など、電子サーマルを動作させたくない場合は、**Pr.9** に “0” を設定します。（ただし、インバータの出力トランジスタの保護機能 (E.THT) は動作します。）
- ・ EM-A 使用時の電子サーマル動作特性



保護機能動作領域：特性曲線より右の領域

通常運転領域：特性曲線より左の領域

*1 %値はモータ定格電流に対応する%を表します。

NOTE

- ・ 電子サーマルの内部熱積算値は、インバータの電源リセットおよび、リセット信号の入力により初期値にリセットされます。不必要なリセットや電源遮断は避けてください。
- ・ トランジスタ保護サーマルは、**Pr.72 PWM 周波数選択**設定値を大きくすると動作するまでの時間が早くなります。

2.7 ブレーキシーケンス機能

EM-A 使用時はブレーキシーケンス機能を使用できます。

ブレーキシーケンス機能については、取扱説明書（詳細編）の「5.14.3 ブレーキシーケンス機能」を参照してください。

2.8 瞬停再始動機能

EM-A 使用時は瞬停再始動機能を使用できます。

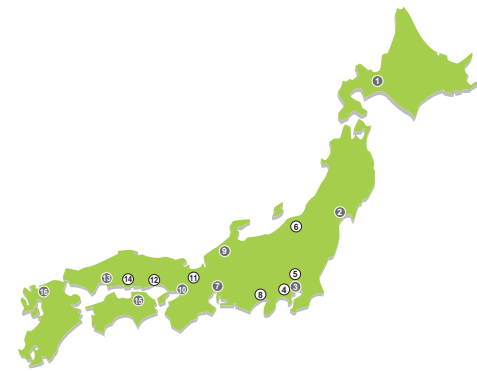
EM-A 使用時の周波数サーチ可能な速度範囲は 450r/min 以上です。

瞬停再始動機能については、取扱説明書（詳細編）の「5.14.15 PM モータ使用時の瞬停再始動 / つれ回り引き込み」を参照してください。

●アフターサービスネットワーク

三菱電機システムサービス株式会社が24時間365日受付体制でお応えします。

●24時間受付サービス拠点



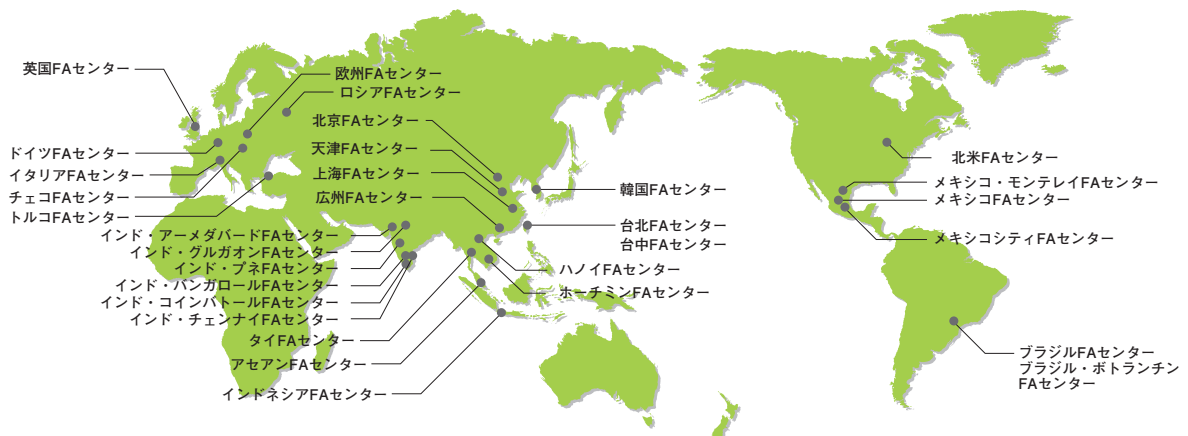
●サービス網一覧表 (三菱電機システムサービス株式会社)

サービス拠点名	番号	住所	電話番号	時間外修理受付窓口 【機器全般】*2	ファックス専用
北日本支社	②	〒983-0013 仙台市宮城野区中野1-5-35	(022)353-7814	(052)719-4337	(022)353-7834
北海道支店	①	〒004-0041 札幌市厚別区大谷地東2-1-18	(011)890-7515		(011)890-7516
東京機電支社	③	〒108-0022 東京都港区海岸3-9-15	(03)3454-5521		(03)5440-7783
神奈川機器サービスステーション	④	〒224-0053 横浜市都筑区池辺町3963-1	(045)938-5420		(045)935-0066
関東機器サービスステーション	⑤	〒338-0822 さいたま市桜区中島2-21-10	(048)859-7521		(048)858-5601
新潟機器サービスステーション	⑥	〒950-0087 新潟市中央区東大通2-4-10	(025)241-7261		(025)241-7262
中部支社	⑦	〒461-8675 名古屋市中区大田南5-1-14	(052)722-7601		(052)719-1270
静岡機器サービスステーション	⑧	〒422-8058 静岡市駿河区中原877-2	(054)287-8866		(054)287-8484
北陸支店	⑨	〒920-0811 金沢市小坂町北255	(076)252-9519		(076)252-5458
関西支社	⑩	〒531-0076 大阪市北区大淀中1-4-13	(06)6458-9728		(06)6458-6911
京都機器サービスステーション	⑪	〒612-8444 京都市伏見区竹田中宮町8	(075)611-6211		(075)611-6330
姫路機器サービスステーション	⑫	〒670-0996 姫路市土山2-234-1	(079)269-8845		(079)294-4141
中国支社	⑬	〒732-0802 広島市南区大州4-3-26	(082)285-2111		(082)285-7773
岡山機器サービスステーション	⑭	〒700-0951 岡山市北区田中606-8	(086)242-1900		(086)242-5300
四国支店	⑮	〒760-0072 高松市花園町1-9-38	(087)831-3186		(087)833-1240
九州支社	⑯	〒812-0007 福岡市博多区東比恵3-12-16	(092)483-8208		(092)483-8228
三菱電機機器製品アフターサービス技術相談ダイヤル【機器全般】*1			(052)719-4333	—	—

*1 平日: 9:00~19:00、休日(土日祝祭日): 9:00~17:30

*2 平日: 19:00~翌9:00、休日(土日祝祭日): 24時間

●グローバルFAセンター



●上海FAセンター

mitsubishi electric automation (china) ltd. Shanghai FA Center
Mitsubishi Electric Automation Center, No.1386 Hongqiao Road,
Shanghai, China
TEL. 86-21-2322-3030 FAX. 86-21-2322-3000 (9611#)

●北京FAセンター

mitsubishi electric automation (china) ltd. Beijing FA Center
5/F, ONE INDIGO, 20 Jiuxianqiao Road Chaoyang District, Beijing,
China
TEL. 86-10-6518-8830 FAX. 86-10-6518-2938

●天津FAセンター

mitsubishi electric automation (china) ltd. Tianjin FA Center
Room 3203 City Tower, No.35, Youyi Road, Hexi District, Tianjin, China
TEL. 86-20-2813-1015 FAX. 86-22-2813-1017

●広州FAセンター

mitsubishi electric automation (china) ltd. Guangzhou FA Center
Room 1609, North Tower, The Hub Center, No.1068, Xingang East
Road, Haizhu District, Guangzhou, China
TEL. 86-20-8923-6730 FAX. 86-20-8923-6715

●韓国FAセンター

mitsubishi electric automation korea co., ltd.
8F, Gangseo Hangang Xi-tower A, 401, Yangcheon-ro, Gangseo-Gu,
Seoul 07528, Korea
TEL. 82-2-3660-9630 FAX. 82-2-3664-0475

●台北FAセンター

SETSUYO ENTERPRISE CO., LTD.
3F, No.105, Wusong 3rd Road, Wugu District, New Taipei City 24889, Taiwan
TEL. 886-2-2299-9917 FAX. 886-2-2299-9963

●台中FAセンター

mitsubishi electric taiwan co.,ltd.
No.8-1, Industrial 16th Road, Taichung Industrial Park, Taichung City
40768 Taiwan
TEL. 886-4-2359-0688 FAX. 886-4-2359-0689

●タイFAセンター

mitsubishi electric factory automation (thailand) co., ltd.
101, True Digital Park Office, 5th Floor, Sukhumvit Road, Bangchak, Phra
Khanong, Bangkok 10120, Thailand
TEL. 66-2092-8600 FAX. 66-2043-1231-33

●アセアンFAセンター

mitsubishi electric asia pte. ltd.
307, Alexandra Road, Mitsubishi Electric Building, Singapore 159943
TEL. 65-6470-2480 FAX. 65-6476-7439

●インドネシアFAセンター

PT. MITSUBISHI ELECTRIC INDONESIA Cikarang Office
Jl. Kenari Raya Blok G2-07A Delta Silicon 5, Lippo Cikarang - Bekasi
17550, Indonesia
TEL. 62-21-2961-7797 FAX. 62-21-2961-7794

●ハノイFAセンター

mitsubishi electric vietnam company limited Hanoi Branch Office
6th Floor, Detech Tower, 8 Ton That Thuyet Street, My Dinh 2 Ward,
Nam Tu Liem District, Hanoi, Vietnam
TEL. 84-24-3937-8075 FAX. 84-24-3937-8076

●ホーチミンFAセンター

mitsubishi electric vietnam company limited
Unit 01-04, 10th Floor, Vincom Center, 72 Le Thanh Ton Street,
District 1, Ho Chi Minh City, Vietnam
TEL. 84-28-3910-5945 FAX. 84-28-3910-5947

●インド・プネFAセンター

mitsubishi electric india pvt. ltd., Pune Branch
Emerald House, EL -3, J Block, M.I.D.C Bhosari, Pune - 411026,
Maharashtra, India
TEL. 91-20-2710-2000 FAX. 91-20-2710-2100

●インド・グルガオンFAセンター

mitsubishi electric india pvt. ltd. Gurgaon Head Office
2nd Floor, Tower A & B, Cyber Greens, DLF Cyber City, DLF Phase -
II, Gurgaon - 122002 Haryana, India
TEL. 91-124-463-0300 FAX. 91-124-463-0399

●インド・バンガロールFAセンター

mitsubishi electric india pvt. ltd. Bangalore Branch
Prestige Emerald, 6th Floor, Municipal No. 2, Madras Bank Road,
Bangalore - 560001, Karnataka, India
TEL. 91-80-4020-1600 FAX. 91-80-4020-1699

●インド・チェンナイFAセンター

mitsubishi electric india pvt. ltd. Chennai Branch
Citilights Corporate Centre No.1, Vivekananda Road, Srinivasa
Nagar, Chetpet, Chennai - 600031, Tamil Nadu, India
TEL. 91-44-4554-8772 FAX. 91-44-4554-8773

●インド・アーメダバードFAセンター

mitsubishi electric india pvt. ltd. Ahmedabad Branch
B/4, 3rd Floor, SAFAL Profitaire, Corporate Road, Pralahadnagar,
Satellite, Ahmedabad - 380015, Gujarat, India
TEL. 91-79-6512-0063

●インド・コイंबトールFAセンター

mitsubishi electric india pvt. ltd. Coimbatore Branch
2nd Floor, Door No.1604, Trichy Road, Near ICICI Bank, Coimbatore -
641018, Tamil Nadu, India
TEL. 91-81-2944-5670

●北米FAセンター

mitsubishi electric automation, inc.
500 Corporate Woods Parkway, Vernon Hills, IL 60061, U.S.A.
TEL. 1-847-478-2334 FAX. 1-847-478-2253

●メキシコFAセンター

mitsubishi electric automation, inc. Queretaro Office
Parque Tecnológico Innovacion Queretaro Lateral Carretera Estatal
431, Km 2 200, Lote 91 Modulos 1 y 2 Hacienda la Machorra, CP
76246, El Marques, Queretaro, Mexico
TEL. 52-442-153-6014

●メキシコ・モンテレイFAセンター

mitsubishi electric automation, inc. Monterrey Office
Plaza Mirage, Av. Gonzalitos 460 Sur, Local 28, Col. San Jeronimo,
Monterrey, Nuevo Leon, C.P. 66460, Mexico
TEL. 52-55-3067-7521

●メキシコシティFAセンター

mitsubishi electric automation, inc. Mexico Branch
Mariano Escobedo #69, Col.Zona Industrial, Tlalpanparita Edo. Mexico, C.P.54030
TEL. 52-55-3067-7511

●ブラジルFAセンター

mitsubishi electric do brasil comercio e servicos ltda.
Avenida Adelinio Cardana, 293, 2nd andar, Bethaville, Barueri SP, Brazil
TEL. 55-11-4689-3000 FAX. 55-11-4689-3016

●ブラジル・ボトランチンFAセンター

MELCO CNC DO BRASIL COMERCIO E SERVICOS S.A.
Avenida Gisele Constantino,1578, Parque Bela Vista - Votorantim-SP, Brazil
TEL. 55-15-3023-9000 FAX. 55-15-3363-9911

●欧州FAセンター

mitsubishi electric europe B.V. Polish Branch
ul. Krakowska 50, 32-083 Balice, Poland
TEL. 48-12-347-65-81

●ドイツFAセンター

mitsubishi electric europe B.V. German Branch
Mitsubishi-Electric-Platz 1, 40882 Ratingen, Germany
TEL. 49-2102-486-0 FAX. 49-2102-486-1120

●英国FAセンター

mitsubishi electric europe B.V. UK Branch
Travellers Lane, Hatfield, Hertfordshire, AL10 8XB, UK
TEL. 44-1707-28-8780 FAX. 44-1707-27-8695

●チェコFAセンター

mitsubishi electric europe B.V. Czech Branch
Pekarska 621/7, 155 00 Praha 5, Czech Republic
TEL. 420-255 719 200

●イタリアFAセンター

mitsubishi electric europe B.V. Italian Branch
Centro Direzionale Colleoni - Palazzo Sirio, Viale Colleoni 7, 20864 Agrate
Brianza (MB), Italy
TEL. 39-039-60531 FAX. 39-039-6053-312

●ロシアFAセンター

mitsubishi electric (russia) llc St. Petersburg Branch
Piskarsky pr. d. 2, bld 2, lit "Sch", BC "Benua", office 720; 195027, St.
Petersburg, Russia
TEL. 7-812-633-3497 FAX. 7-812-633-3499

●トルコFAセンター

mitsubishi electric turkey a.s. Umraniye Branch
Serifali Mahallesi Nutuk Sokak No.5, TR-34775 Umraniye / Istanbul, Turkey
TEL. 90-216-526-3990 FAX. 90-216-526-3995

お問い合わせは下記どうぞ

三菱電機FA機器電話、FAX技術相談

●電話技術相談窓口 受付時間*1 月曜～金曜 9:00～19:00、土曜・日曜・祝日 9:00～17:00

対象機種		電話番号
自動窓口案内		052-712-2444
エッジコンピューティング製品	産業用 PC MELIPC (MI5000/2000/1000) Edgecross 対応ソフトウェア (MTConnect データコレクタを除く)	052-712-2370**2
シーケンサ	MELSEC iQ-R/Q/L/QnAS/AnS シーケンサ一般	052-711-5111
	MELSEC iQ-F/FX シーケンサ全般	052-725-2271**3
	ネットワークユニット / シリアルコミュニケーションユニット	052-712-2578
	MELSOFT シーケンサプログラミングツール	MELSOFT GX シリーズ 052-711-0037
	MELSOFT 統合エンジニアリング環境	MELSOFT iQ Works (Navigator)
	iQ Sensor Solution	052-799-3591**2
	MELSOFT 通信支援ソフトウェアツール	MELSOFT MX シリーズ
	MELSEC パソコンボード	Q80BD シリーズなど
	C 言語コントローラ	052-712-2370**2
	MES インタフェースユニット / 高速データロガーユニット	052-799-3592**2
MELSEC 計装 / iQ-R/Q 二重化	プロセス CPU / 二重化 CPU (MELSEC-Q シリーズ) プロセス CPU / 二重化機能 SIL2 プロセス CPU (MELSEC iQ-R シリーズ)	052-712-2830**2**3
	MELSOFT PX シリーズ	
MELSEC Safety	安全シーケンサ (MELSEC iQ-R/QS シリーズ)	052-712-3079**2**3
	安全コントローラ (MELSEC-WS シリーズ)	
電力計測ユニット / 絶縁監視ユニット	QE シリーズ / RE シリーズ	052-719-4557**2**3
FA センサ MELSENSOR	レーザ変位センサ ビジョンセンサ	052-799-9495**2
GOT 表示器	GOT2000/1000 シリーズなど	052-712-2417
SCADA MC Works64	MELSOFT GT シリーズ	052-712-2962**2**5
サーボ / 位置決めユニット / シンプルモーションユニット / モーションコントローラ / センシングユニット / 組み込み型サーボシステムコントローラ	MELSERVO シリーズ	052-712-6607
	位置決めユニット (MELSEC iQ-R/Q/L/AnS シリーズ)	
	シンプルモーションユニット (MELSEC iQ-R/iQ-F/Q/L シリーズ)	
	モーション CPU (MELSEC iQ-R/Q/AnS シリーズ)	
	センシングユニット (MR-MT シリーズ)	
	シンプルモーションボード	
センサレスサーボ	FR-E700EX/MM-GKR	052-722-2182
インバータ	FREQROL シリーズ	052-722-2182
三相モータ	三相モータわく番号 225 以下	0536-25-0900**2**4
産業用ロボット	MELFA シリーズ	052-721-0100
電磁クラッチ・ブレーキ / テンションコントローラ		052-712-5430**5
データ収集アナライザ	MELQIC IU1/IU2 シリーズ	052-712-5440**5
低圧開閉器	MS-T シリーズ / MS-N シリーズ	052-719-4170
低圧遮断器	US-N シリーズ	
電力管理用計器	ノーヒューズ遮断器 / 漏電遮断器 / MDU プレーカ / 気中遮断器 (ACB) など	052-719-4559
	電力計 / 計器用変成器 / 指示電気計器 / 管理用計器 / タイムスイッチ	052-719-4556

お問い合わせの際には、今一度電話番号をお確かめの上、お掛け間違いのないようお願い致します。

*1: 春季・夏季・年末年始の休日 (弊社休業日) を除く *2: 土曜・日曜・祝日を除く *3: 金曜は 17:00 まで *4: 月曜～木曜 9:00～17:00、金曜 9:00～16:30
*5: 受付時間 9:00～17:00

●FAX技術相談窓口 受付時間*6 月曜～金曜 9:00～16:00

対象機種	FAX番号
電力計測ユニット / 絶縁監視ユニット (QE シリーズ / RE シリーズ)	084-926-8340
三相モータわく番号 225 以下	0536-25-1258**7
低圧開閉器	0574-61-1955
低圧遮断器	084-926-8280
電力管理用計器 / 省エネ支援機器 / 小容量 UPS (5kVA 以下)	084-926-8340

三菱電機 FA サイトの「仕様・機能に関するお問い合わせ」もご利用ください。

*6: 祝日、春季・夏季・年末年始の休日 (弊社休業日) を除く *7: 月曜～木曜 9:00～17:00、金曜 9:00～16:30

三菱電機株式会社

〒100-8310 東京都千代田区丸の内2-7-3(東京ビル)

本社機器営業部 〒110-0016	東京都台東区台東1-30-7(秋葉原アイマークビル)	(03)5812-1420
北海道支社 〒060-8693	札幌市中央区北二条西4-1(北海道ビル)	(011)212-3793
東北支社 〒980-0013	仙台市青葉区花京院1-1-20(花京院スクエア)	(022)216-4546
関越支社 〒330-6034	さいたま市中央区新都心11-2(明治安田生命さいたま新都心ビル)	(048)600-5845
新潟支店 〒950-8504	新潟市中央区東大通1-4-1(マルタケビル)	(025)241-7227
神奈川支社 〒220-8118	横浜市西区みなとみらい2-2-1(横浜ランドマークタワー)	(045)224-2623
北陸支社 〒920-0031	金沢市広岡3-1-1(金沢パークビル)	(076)233-5502
中部支社 〒450-6423	名古屋市中区名区駅3-28-12(名古屋ビルデング)	(052)565-3323
豊田支店 〒471-0034	豊田市小坂本町1-5-10(矢作豊田ビル)	(0565)34-4112
関西支社 〒530-8206	大阪市北区大深町4-20(グランフロント大阪 タワー A)	(06)6486-4119
中国支社 〒730-8657	広島市中区中町7-32(ニッセイ広島ビル)	(082)248-5345
四国支社 〒760-8654	高松市寿町1-1-8(日本生命高松駅前ビル)	(087)825-0072
九州支社 〒810-8686	福岡市中央区天神2-12-1(天神ビル)	(092)721-2236

三菱電機 FA

www.MitsubishiElectric.co.jp/fa

メンバー
登録無料!

インターネットによる情報サービス「三菱電機FAサイト」

三菱電機FAサイトでは、製品や事例などの技術情報に加え、トレーニングスクール情報や各種お問い合わせ窓口をご提供しています。また、メンバー登録いただくとマニュアルやCADデータ等のダウンロード、eラーニングなどの各種サービスをご利用いただけます。

INSTRUCTION MANUAL (STARTUP) (ENGLISH)

—CONTENTS—

1	INVERTER INSTALLATION AND PRECAUTIONS	3
2	WIRING.....	4
3	BASIC OPERATION	9
4	FAILSAFE SYSTEM WHICH USES THE INVERTER	11
5	PRECAUTIONS FOR USE OF THE INVERTER	11
6	Parameter list	13

This Instruction Manual provides handling information and precautions for use of the equipment.
Please forward this Instruction Manual to the end user.

Safety instructions

Do not attempt to install, operate, maintain or inspect the product until you have read through this Instruction Manual and supplementary documents carefully and can use the equipment correctly. Do not use this product until you have a full knowledge of the equipment, safety information and instructions.

Installation, operation, maintenance and inspection must be performed by qualified personnel. Here, qualified personnel means personnel who meets all the following conditions.

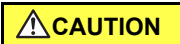
- A person who took a proper engineering training. Such training may be available at your local Mitsubishi Electric office. Contact your local sales office for schedules and locations.
- A person who can access operating manuals for the protective devices (e.g. light curtain) connected to the safety control system. A person who has read and familiarized themselves with the manuals.

In this Instruction Manual, the safety instruction levels are classified into "WARNING" and "CAUTION"




WARNING

Incorrect handling may cause hazardous conditions, resulting in death or severe injury.



CAUTION

Incorrect handling may cause hazardous conditions, resulting in medium or slight injury, or may cause only material damage.

Note that even the  level may lead to a serious consequence depending on conditions. Be sure to follow the instructions of both levels as they are critical to personnel safety.

◆ Electric shock prevention



WARNING

- Do not remove the front cover or the wiring cover while the inverter power is ON, and do not run the inverter with the front cover or the wiring cover removed as the exposed high voltage terminals or the charging part of the circuitry can be touched. Otherwise you may get an electric shock.
- Even if power is OFF, do not remove the front cover except for wiring or periodic inspection as the inside of the inverter is charged. Otherwise you may get an electric shock.
- Before wiring or inspection, check that the display of the operation panel is OFF. Any person who is involved in wiring or inspection shall wait for 10 minutes or longer after power OFF and check that there are no residual voltage using a tester or the like. The capacitor is charged with high voltage for some time after power OFF, and it is dangerous.
- This inverter must be earthed (grounded). Earthing (grounding) must conform to the requirements of national and local safety regulations and electrical code (NEC section 250, IEC 61140 class 1 and other applicable standards). A neutral-point earthed (grounded) power supply must be used for 400 V class inverter to be compliant with EN standard.
- Any person who is involved in wiring or inspection of this equipment shall be fully competent to do the work.
- This product body must be installed before wiring. Otherwise you may get an electric shock or be injured.
- Do not touch the setting dial or keys with wet hands. Doing so may cause an electric shock.
- Do not subject the cables to scratches, excessive stress, heavy loads or pinching. Doing so may cause an electric shock.
- Do not change the cooling fan while power is ON as it is dangerous.
- Do not touch the printed circuit board or handle the cables with wet hands. Otherwise you may get an electric shock.

⚠ WARNING

- Never touch the motor terminals, etc. right after powering OFF as the DC voltage is applied to the motor for 1 second at powering OFF if the main circuit capacitor capacity is measured. Doing so may cause an electric shock.
- Before wiring or inspection for a PM motor, confirm that the PM motor is stopped as a PM motor is a synchronous motor with high-performance magnets embedded inside and high-voltage is generated at the motor terminals while the motor is running even after the power of this product is turned OFF. In an application, such as fan and blower, that the motor may be driven by the load, connect a low-voltage manual contactor at this product output side and keep it open during wiring and inspection of this product. Otherwise you may get an electric shock.

◆ Fire prevention

⚠ CAUTION

- The inverter must be installed on a nonflammable wall without holes in it so that its components cannot be touched from behind. Installing it on or near flammable material may cause a fire.
- If the inverter becomes faulty, the inverter power must be switched OFF. A continuous flow of large current may cause a fire.
- When using a brake resistor, a sequence that will turn OFF power when a fault signal is output must be configured. Otherwise the brake resistor may excessively overheat due to damage of the brake transistor and such, causing a fire.
- Do not connect a resistor directly to the DC terminals P/+ and N/-. Doing so could cause a fire.
- Be sure to perform daily and periodic inspections as specified in the Instruction Manual (Detailed). There is a possibility of explosion, damage, or fire if this product is used without inspection.

◆ Injury prevention

⚠ CAUTION

- The voltage applied to each terminal must be as specified in the Instruction Manual (Detailed). Otherwise an explosion or damage may occur.
- The cables must be connected to the correct terminals. Otherwise an explosion or damage may occur.
- The polarity (+ and -) must be correct. Otherwise an explosion or damage may occur.
- While power is ON or for some time after power-OFF, do not touch the inverter as it will be extremely hot. Touching these devices may cause burns.

◆ Additional instructions

The following instructions must be also followed. If the product is handled incorrectly, it may cause unexpected fault, an injury, or an electric shock.

⚠ CAUTION

Transportation and installation

- To prevent injury, wear cut-resistant gloves when opening packaging with sharp tools.
- Use proper lifting techniques or a trolley when carrying products. Failure to do so may lead to injuries.
- Do not stand or place heavy objects on the product.
- Do not stack the boxes containing products higher than the number recommended.
- When carrying the product, do not hold it by the front cover. It may fall or break.
- During installation, caution must be taken not to drop the inverter as doing so may cause injuries.
- The product must be installed on a surface that withstands the weight of the product.
- Do not install the product on a hot surface.
- Ensure the mounting orientation of this product is correct.
- The inverter must be installed securely with screws so that it does not drop.
- Do not install or operate the inverter if it is damaged or has parts missing.
- Prevent conductive items such as screws and metal fragments, or flammable substances such as oil from entering the inverter.

CAUTION

Transportation and installation

- As the inverter is a precision instrument, do not drop or subject it to impact.
- The surrounding air temperature must be between 0 and +50°C (non-freezing) for the inverter at HD (heavy duty), ND (normal duty) (initial setting), or LD (light duty) rating, and between 0 and +40°C (non-freezing) for the inverter at SLD (super light duty) rating. Otherwise the inverter may be damaged.
- The ambient humidity must be 95% RH or less (non-condensing) for the inverter. Otherwise the inverter may be damaged. (Refer to page 3 for details.)
- The temporary storage temperature (applicable to a short limited time such as a transportation time) must be between -20 and +65°C. Otherwise the inverter may be damaged.
- The inverter must be used indoors (without corrosive gas, flammable gas, oil mist, dust and dirt) Otherwise the inverter may be damaged.
- The inverter must be used at an altitude within 2500 m or less, with 5.9 m/s² or less, vibration at 10 to 55 Hz in X, Y, and Z directions. Otherwise the inverter may be damaged. (For installation at an altitude above 1000 m, consider a 3% reduction in the rated current per 500 m increase in altitude.)
- If halogens (including fluorine, chlorine, bromine, and iodine) contained in fumigants for wood packages enter this product, the product may be damaged. Prevent the entry of fumigant residuals or use an alternative method such as heat disinfection. Note that sterilization or disinfection of wood packages should be performed before packing the product.

Wiring

- Do not install a power factor correction capacitor, surge absorber, or radio noise filter on the output side of this product. These devices may overheat or burn out.
- The output of the inverter (output terminals U, V, and W) must be correctly connected to a motor. Otherwise the motor rotates inversely.
- Even with the power OFF, high voltage is still applied to the terminals U, V and W while the PM motor is running. Ensure the PM motor has stopped before carrying out any wiring.
- Never connect a PM motor to the commercial power supply. Connecting a commercial power supply to the input terminals (U, V, W) of a PM motor will burn it out.

*1 2.9 m/s² or less for the FR-A840-04320(160K) or higher.

CAUTION

Test operation

- Before starting operation, confirm or adjust the parameter settings. A failure to do so may cause some machines to make unexpected motions.

WARNING

Usage

- Stay away from the equipment when the retry function is set as it will restart suddenly after the product output shutoff.
- Depending on the product's function settings, the product does not stop its output even when the STOP/RESET key on the operation panel is pressed. To prepare for it, provide a separate circuit and switch (to turn the product power OFF, or apply a mechanical brake, etc.) for an emergency stop.
- Be sure to turn OFF the start (STF/STR) signal before clearing the fault as the product will restart the motor suddenly after a fault is cleared.
- Do not use a PM motor for an application where the PM motor is driven by its load and runs at a speed higher than the maximum motor speed.
- Use only a three-phase induction motor or PM motor as a load on this product. Connection of any other electrical equipment to the product output may damage the equipment.
- Performing pre-excitation (LX signal and X13 signal) under torque control may start the motor running at a low speed even when the start command (STF or STR) is not input. The motor may run also at a low speed when the speed limit value = 0 with a start command input. It must be confirmed that the motor running will not cause any safety problem before performing pre-excitation.
- Do not modify the product.
- Do not remove any part which is not instructed to be removed in the Instruction Manual (Detailed). Doing so may lead to a failure or damage.

CAUTION

Usage

- The electronic thermal O/L relay function may not be enough for protection of the motor from overheating. It is recommended to install an external thermal relay or a PTC thermistor for overheat protection.
- Do not repeatedly start or stop this product with a magnetic contactor on its input side. Doing so may shorten the life of this product.
- Use a noise filter or other means to minimize the electromagnetic interference with other electronic equipment used nearby the product.
- Appropriate precautions must be taken to suppress harmonics. Otherwise power harmonics generated from the product may heat/damage a power factor correction capacitor or a generator.
- To drive a 400 V class motor by this product, use an insulation-enhanced motor, or take measures to suppress surge voltage. Otherwise surge voltage, which is attributed to the length and thickness of wire, may occur at the motor terminals, causing the motor insulation to deteriorate.
- As all parameters return to their initial values after the Parameter clear or All parameter clear is performed, the parameters must be set again as required before the operation is started.
- The product can be easily set for high-speed operation. Before changing its setting, Therefore, consider all things related to the operation such as the performance of a motor and equipment in a system before the setting change.
- This product's brake function cannot be used as a mechanical brake. Use a separate device instead.

CAUTION

Usage

- Perform an inspection and test operation of this product if it has been stored for a long period of time.
- To avoid damage to the product due to static electricity, static electricity on your body must be discharged before you touch the product.
- Only one PM motor can be connected to one of this product.
- A PM motor must be used under PM sensorless vector control. Do not use a synchronous motor, induction motor, or synchronous induction motor.
- Do not connect a PM motor to the product at a setting for the induction motor control (initial setting). Do not connect an induction motor to the product with it set to the PM sensorless vector control setting. Doing so will cause failure.
- As a process of starting a PM motor, turn ON this product power first, and then close the contactor on the output side of this product.
- In order to protect security (confidentiality, integrity, and availability) of the inverter and the system against unauthorized access, DoS attack, computer virus, or any other form of cyberattack by external systems via network, take security measures that include firewall or virtual private network (VPN) settings and installation of antivirus software on computers. We shall not be liable for any problems resulting from failures of the inverter or the system that might occur due to DoS attack, unauthorized access, computer virus, or any other form of cyberattack.

Emergency stop

- A safety backup such as an emergency brake must be provided for devices or equipment in a system to prevent hazardous conditions in case of failure of the inverter or an external device controlling the inverter.
- If the breaker installed on this product input side trips, check for wiring faults (such as short circuits) and damage to internal parts of the inverter, etc. Identify and remove the cause of the trip before resetting the tripped breaker and applying the power to this product again.
- When any protective function is activated, take an appropriate corrective action before resetting this product to resume the operation.

Maintenance, inspection and parts replacement

- Do not carry out a megger (insulation resistance) test on the control circuit of this product. Doing so will cause a failure.

Disposal

- The product must be treated as industrial waste.

*2 DoS: A denial-of-service (DoS) attack disrupts services by overloading systems or exploiting vulnerabilities, resulting in a denial-of-service (DoS) state.

General instruction

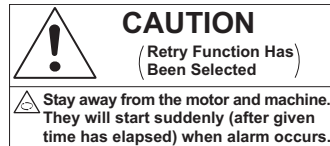
- For clarity, illustrations in this Instruction Manual may be drawn with covers or safety guards removed. Ensure all covers and safety guards are properly installed prior to starting operation. For details on the PM motor, refer to the Instruction Manual of the PM motor.

Application of caution labels

Caution labels are used to ensure safety during use of Mitsubishi Electric inverters.

Apply the following labels to the inverter if the "retry function" and/or "automatic restart after instantaneous power failure" have been enabled.

- For the retry function

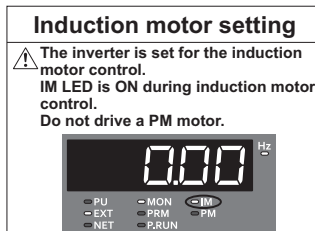


- For automatic restart after instantaneous power failure

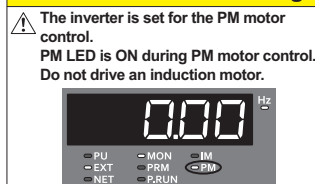


Application of motor control labels

Apply the following labels to the inverter to avoid connecting motors not intended for a particular motor control setting.



PM motor control setting



1 INVERTER INSTALLATION AND PRECAUTIONS

◆ Inverter model

FR - A820 - 00046 - 1 - GF

Symbol	Voltage class	Symbol	Description	Symbol	Type*1	Symbol	Circuit board coating*2	Plated conductor	Symbol	Function
2	200 V class	00023 to 06830	Inverter SLD rated current (A)	1	FM	None	Without	Without	GF	With built-in CC-Link IE Field Network function
4	400 V class	0.4 to 280K	Inverter ND rated capacity (kW)	2	CA	60	With	Without		
						06*3	With	With		

*1 Specification differs by the type. Major differences are shown in the table below.

Type	Monitor output	Initial setting			
		Built-in EMC filter	Control logic	Rated frequency	Pr.19 Base frequency voltage
FM (terminal FM equipped model)	Terminal FM: pulse train output Terminal AM: analog voltage output (0 to ±10 VDC)	OFF	Sink logic	60 Hz	9999 (same as the power supply voltage)
CA (terminal CA equipped model)	Terminal CA: analog current output (0 to 20 mADC) Terminal AM: analog voltage output (0 to ±10 VDC)	ON	Source logic	50 Hz	8888 (95% of the power supply voltage)

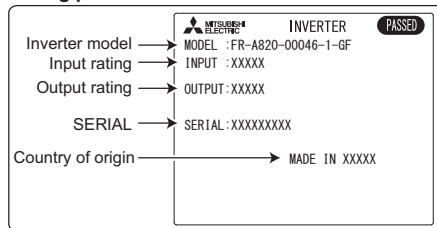
*2 Conforming to IEC 60721-3-3 3C2/3S2

*3 Applicable for the FR-A820-00340(5.5K) or higher, and the FR-A840-00170(5.5K) or higher.

Capacity plate



Rating plate

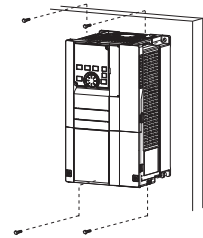


NOTE

• In this Instruction Manual, the inverter model name consists of the applicable motor capacity and the rated current. (Example) FR-A820-00046(0.4K)

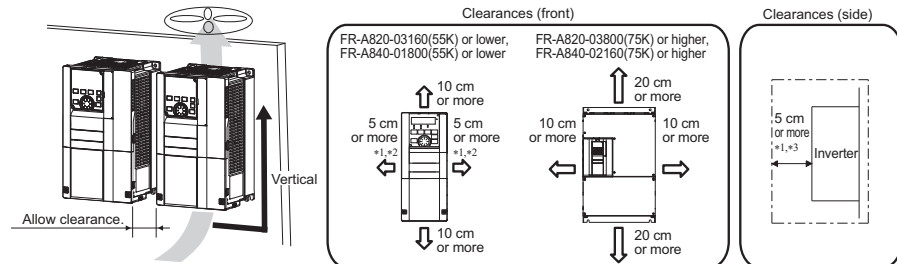
◆ Inverter placement

Installation on the enclosure



Fix six positions for the FR-A840-04320(160K) or higher.

- Install the inverter on a strong surface securely with screws.
- Leave enough clearances and take cooling measures.
- Avoid places where the inverter is subjected to direct sunlight, high temperature and high humidity.
- Install the inverter on a nonflammable wall surface.
- When encasing multiple inverters, install them in parallel as a cooling measure.
- When designing or building an enclosure for the inverter, carefully consider influencing factors such as heat generation of the contained devices and the operating environment.



*1 For the FR-A820-00250(3.7K) or lower and FR-A840-00126(3.7K) or lower, allow 1 cm or more clearance.

*2 When using the FR-A820-01250(22K) or lower and FR-A840-00620(22K) or lower at the surrounding air temperature of 40°C or less (30°C or less for the SLD rated inverter), side-by-side installation (0 cm clearance) is available.

*3 For replacing the cooling fan of the FR-A840-04320(160K) or higher, 30 cm of space is necessary in front of the inverter. Refer to the Instruction Manual (Detailed) for fan replacement.

◆ Installation environment

Before installation, confirm that the following environment conditions are met.

Item	Description	Enclosure
Surrounding air temperature*4*5	LD, ND (initial setting), HD 0 to +50°C (non-freezing) SLD 0 to +40°C (non-freezing)	
Ambient humidity	With circuit board coating (conforming to IEC 60721-3-3 3C2/3S2): 95% RH or less (non-condensing), Without circuit board coating: 90% RH or less (non-condensing)	
Storage temperature	-20 to +65°C*1	
Atmosphere	Indoors (free from corrosive gas, flammable gas, oil mist, dust and dirt)	
Altitude	Maximum 2500 m*2	
Vibration	5.9 m/s ² *3 or less at 10 to 55 Hz (directions of X, Y, Z axes)	

*1 Temperature applicable for a short time, e.g. in transit.

*2 For the installation at an altitude above 1000 m, consider a 3% reduction in the rated current per 500 m increase in altitude.

*3 2.9 m/s² or less for the FR-A840-04320(160K) or higher.

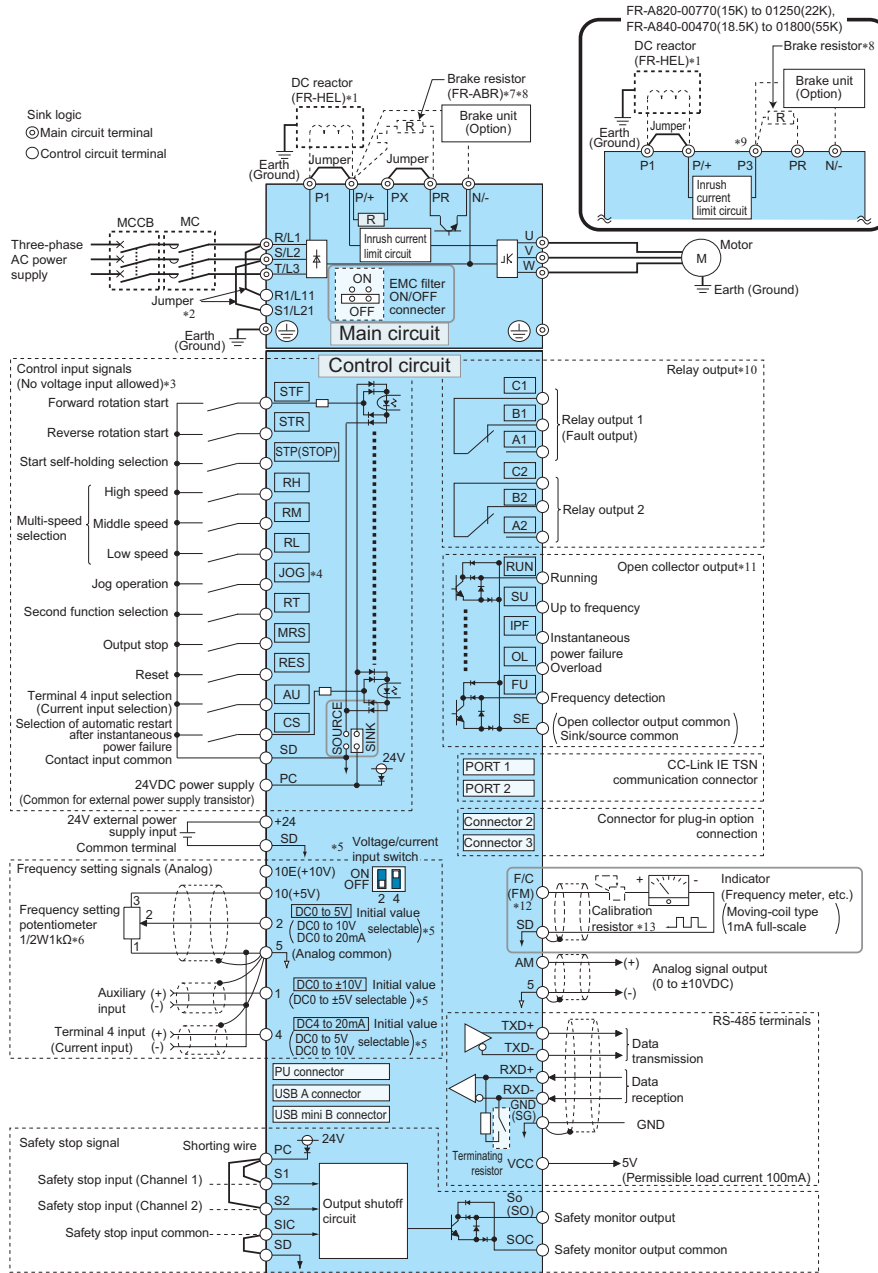
*4 Surrounding air temperature is a temperature measured at a measurement position in an enclosure.
Ambient temperature is a temperature outside an enclosure.

*5 For the amount of heat generated by the inverter unit, refer to the Instruction Manual (Detailed).

2 WIRING

2.1 Terminal connection diagrams

◆ FM type

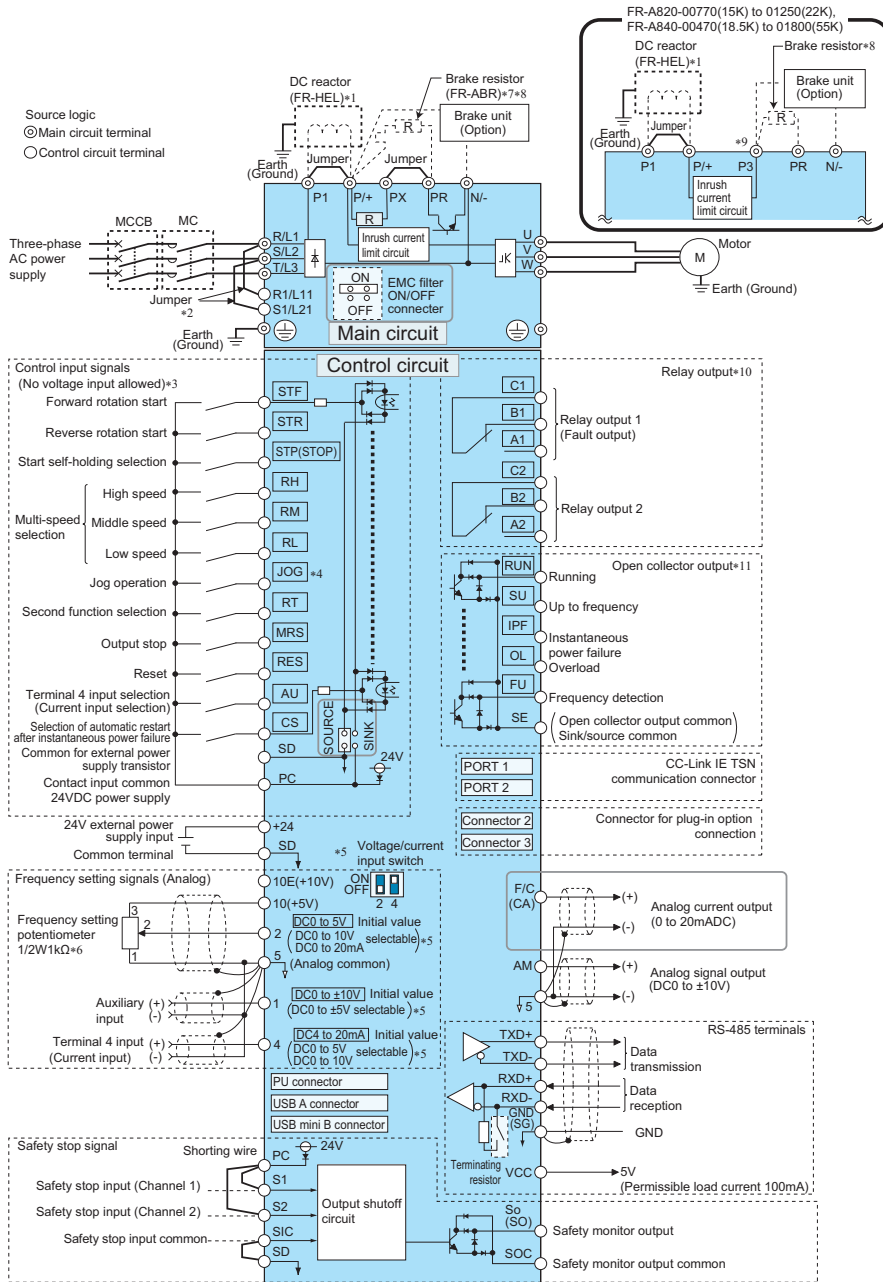


- *1 For the FR-A820-03800(75K) or higher, the FR-A840-02160(75K) or higher, and when a 75 kW or higher motor is used, always connect a DC reactor (FR-HEL), which is available as an option. (To select a DC reactor, refer to the Instruction Manual (Detailed), and select one according to the applicable motor capacity.)
When connecting a DC reactor, if a jumper is installed across terminals P1 and P/+, remove the jumper before installing the DC reactor. (The jumper is not installed for the FR-A820-03800(75K) or higher and the FR-A840-02160(75K) or higher.)
- *2 When using separate power supply for the control circuit, remove the jumper between R1/L11 and S1/L21.
- *3 The function of these terminals can be changed with the input terminal assignment (Pr.178 to Pr.189). (Refer to page 13.)
- *4 Terminal JOG is also used as the pulse train input terminal. Use Pr.291 to choose JOG or pulse.
- *5 Terminal input specifications can be changed by analog input specification switchover (Pr.73, Pr.267). To input a voltage, set the voltage/current input switch OFF. To input a current, set the voltage/current input switch ON. Terminals 10 and 2 are also used as a PTC input terminal. (Pr.561) (Refer to the Instruction Manual (Detailed).)
- *6 It is recommended to use 2 W 1 kΩ when the frequency setting signal is changed frequently.
- *7 If connecting a brake resistor, remove the jumper between PR and PX (FR-A820-00046(0.4K) to 00490(7.5K), FR-A840-00023(0.4K) to 00250(7.5K)).
- *8 Connect a brake resistor across terminals P/+ (P3) and PR. (Terminal PR is equipped in FR-A820-00046(0.4K) to 01250(22K), FR-A840-00023(0.4K) to 01800(55K).) Install a thermal relay to prevent overheating and damage of discharging resistors. (Refer to the Instruction Manual (Detailed).)
- *9 Do not connect the DC power supply (under DC feeding mode) to terminal P3.
- *10 The function of these terminals can be changed with the output terminal assignment (Pr.195, Pr.196). (Refer to page 13.)
- *11 The function of these terminals can be changed with the output terminal assignment (Pr.190 to Pr.194). (Refer to page 13.)
- *12 Terminal F/C (FM) can be used to output pulse trains as open collector output by setting Pr.291.
- *13 Not required when calibrating the scale with the operation panel.

NOTE

- To prevent a malfunction due to noise, keep the signal cables 10 cm or more away from the power cables. Also, separate the main circuit cables at the input side from the main circuit cables at the output side.
- After wiring, wire cutoffs must not be left in the inverter. Wire cutoffs can cause an alarm, failure or malfunction. Always keep the inverter clean. When drilling mounting holes in an enclosure etc., take caution not to allow chips and other foreign matter to enter the inverter.
- Set the voltage/current input switch correctly. Incorrect setting may cause a fault, failure or malfunction.

◆ CA type



- *1 For the FR-A820-03800(75K) or higher, the FR-A840-02160(75K) or higher, and when a 75 kW or higher motor is used, always connect a DC reactor (FR-HEL), which is available as an option. (To select a DC reactor, refer to the Instruction Manual (Detailed), and select one according to the applicable motor capacity.) When connecting a DC reactor, if a jumper is installed across terminals P1 and P/+, remove the jumper before installing the DC reactor. (The jumper is not installed for the FR-A820-03800(75K) or higher and the FR-A840-02160(75K) or higher.)
- *2 When using separate power supply for the control circuit, remove the jumper between R1/L11 and S1/L21.
- *3 The function of these terminals can be changed with the input terminal assignment (Pr.178 to Pr.189). (Refer to page 13.)
- *4 Terminal JOG is also used as the pulse train input terminal. Use Pr.291 to choose JOG or pulse.
- *5 Terminal input specifications can be changed by analog input specification switchover (Pr.73, Pr.267). To input a voltage, set the voltage/current input switch OFF. To input a current, set the voltage/current input switch ON. Terminals 10 and 2 are also used as a PTC input terminal. (Pr.561) (Refer to the Instruction Manual (Detailed).)
- *6 It is recommended to use 2 W 1 kΩ when the frequency setting signal is changed frequently.
- *7 If connecting a brake resistor, remove the jumper between PR and PX (FR-A820-00046(0.4K) to 00490(7.5K), FR-A840-00023(0.4K) to 00250(7.5K)).
- *8 Connect a brake resistor across terminals P/+ (P3) and PR. (Terminal PR is equipped in FR-A820-00046(0.4K) to 02330(45K), FR-A840-00023(0.4K) to 01800(55K).) Install a thermal relay to prevent overheating and damage of discharging resistors. (Refer to the Instruction Manual (Detailed).)
- *9 Do not connect the DC power supply (under DC feeding mode) to terminal P3.
- *10 The function of these terminals can be changed with the output terminal assignment (Pr.195, Pr.196). (Refer to page 13.)
- *11 The function of these terminals can be changed with the output terminal assignment (Pr.190 to Pr.194). (Refer to page 13.)

NOTE

- To prevent a malfunction due to noise, keep the signal cables 10 cm or more away from the power cables. Also, separate the main circuit cables at the input side from the main circuit cables at the output side.
- After wiring, wire offcuts must not be left in the inverter. Wire offcuts can cause an alarm, failure or malfunction. Always keep the inverter clean. When drilling mounting holes in an enclosure etc., take caution not to allow chips and other foreign matter to enter the inverter.
- Set the voltage/current input switch correctly. Incorrect setting may cause a fault, failure or malfunction.

2.2 Main circuit terminals

◆ Cable gauge of main circuit terminals and earth (ground) terminals

Use an appropriate cable gauge to suppress the voltage drop to 2% or less.

If the wiring distance is long between the inverter and motor, the voltage drop in the main circuit will cause the motor torque to decrease especially at a low speed. The following table indicates a selection example for the wiring length of 20 m.

- 200 V class (220 V input power supply, 150% overload current rating for 1 minute)

Applicable inverter model	Terminal screw size *4	Tightening torque N·m	Crimp terminal		Cable gauge									
					HIV cables, etc. (mm ²) *1				AWG/MCM *2		PVC cables, etc. (mm ²) *3			
					R/L1, S/L2, T/L3	U, V, W	R/L1, S/L2, T/L3	U, V, W	P/+ , P1	Earthing (grounding) cable	R/L1, S/L2, T/L3	U, V, W	R/L1, S/L2, T/L3	U, V, W
FR-A820-00046(0.4K) to 00167(2.2K)	M4	1.5	2-4	2-4	2	2	2	2	2	14	14	2.5	2.5	2.5
FR-A820-00250(3.7K)	M4	1.5	5.5-4	5.5-4	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	12	12	4	4	4
FR-A820-00340(5.5K)	M5(M4)	2.5	5.5-5	5.5-5	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5	10	10	6	6	6
FR-A820-00490(7.5K)	M5(M4)	2.5	14-5	8-5	14	8	14	5.5	6	8	16	10	16	16
FR-A820-00630(11K)	M5	2.5	14-5	14-5	14	14	14	8	6	6	16	16	16	16
FR-A820-00770(15K)	M6	4.4	22-6	22-6	22	22	22	14	4	4	25	25	16	16
FR-A820-00930(18.5K)	M8(M6)	7.8	38-8	22-8	38	22	38	14	2	4	35	25	25	25
FR-A820-01250(22K)	M8(M6)	7.8	38-8	38-8	38	38	38	22	2	2	35	35	25	25
FR-A820-01540(30K)	M8(M6)	7.8	60-8	60-8	60	60	60	22	1/0	1/0	50	50	25	25
FR-A820-01870(37K)	M10(M8)	26.5	80-10	60-10	80	60	80	22	3/0	1/0	70	70	35	35
FR-A820-02330(45K)	M10(M8)	26.5	100-10	100-10	100	100	100	38	4/0	4/0	95	95	50	50
FR-A820-03160(55K)	M12(M8)	46	100-12	100-12	100	100	100	38	4/0	4/0	95	95	50	50
FR-A820-03800(75K)	M12(M8)	46	150-12	150-12	125	125	125	38	250	250	120	120	—	—
FR-A820-04750(90K)	M12(M8)	46	150-12	150-12	150	150	150	38	300	300	150	150	—	—

- 400 V class (440 V input power supply, 150% overload current rating for 1 minute)

Applicable inverter model	Terminal screw size *4	Tightening torque N·m	Crimp terminal		Cable gauge									
					HIV cables, etc. (mm ²) *1				AWG/MCM *2		PVC cables, etc. (mm ²) *3			
					R/L1, S/L2, T/L3	U, V, W	R/L1, S/L2, T/L3	U, V, W	P/+ , P1	Earthing (grounding) cable	R/L1, S/L2, T/L3	U, V, W	R/L1, S/L2, T/L3	U, V, W
FR-A840-00023(0.4K) to 00126(3.7K)	M4	1.5	2-4	2-4	2	2	2	2	2	14	14	2.5	2.5	2.5
FR-A840-00170(5.5K)	M4	1.5	2-4	2-4	2	2	3.5	3.5	3.5	12	14	2.5	2.5	4
FR-A840-00250(7.5K)	M4	1.5	5.5-4	5.5-4	3.5	3.5	3.5	3.5	3.5	12	12	4	4	4
FR-A840-00310(11K)	M5	2.5	5.5-5	5.5-5	5.5	5.5	5.5	5.5	5.5	10	10	6	6	10
FR-A840-00380(15K)	M5	2.5	8-5	5.5-5	8	5.5	8	5.5	8	8	10	6	10	10
FR-A840-00470(18.5K)	M6	4.4	14-6	8-6	14	8	14	8	6	8	16	10	16	16
FR-A840-00620(22K)	M6	4.4	14-6	14-6	14	14	22	14	6	6	16	16	16	16
FR-A840-00770(30K)	M6	4.4	22-6	22-6	22	22	22	14	4	4	25	25	16	16
FR-A840-00930(37K)	M8	7.8	22-8	22-8	22	22	22	14	4	4	25	25	16	16
FR-A840-01160(45K)	M8	7.8	38-8	38-8	38	38	38	22	1	2	50	50	25	25
FR-A840-01800(55K)	M8	7.8	60-8	60-8	60	60	60	22	1/0	1/0	50	50	25	25
FR-A840-02160(75K)	M10	26.5	60-10	60-10	60	60	60	22	1/0	1/0	50	50	25	25
FR-A840-02600(90K)	M10	26.5	60-10	60-10	60	60	80	22	3/0	3/0	50	50	25	25
FR-A840-03250(110K)	M10(M12)	26.5	80-10	80-10	80	80	80	22	3/0	3/0	70	70	35	35
FR-A840-03610(132K)	M10(M12)	26.5	100-10	100-10	100	100	100	38	4/0	4/0	95	95	50	50
FR-A840-04320(160K)	M12(M10)	46	150-12	150-12	125	125	150	38	250	250	120	120	70	70
FR-A840-04810(185K)	M12(M10)	46	150-12	150-12	150	150	150	38	300	300	150	150	95	95
FR-A840-05470(220K)	M12(M10)	46	100-12	100-12	2×100	2×100	2×100	60	2×4/0	2×4/0	2×95	2×95	95	95
FR-A840-06100(250K)	M12(M10)	46	100-12	100-12	2×100	2×100	2×125	60	2×4/0	2×4/0	2×95	2×95	95	95
FR-A840-06830(280K)	M12(M10)	46	150-12	150-12	2×125	2×125	2×125	60	2×250	2×250	2×120	2×120	120	120

- *1 For FR-A820-03160(55K) or lower and FR-A840-01800(55K) or lower, this cable gauge is with the continuous maximum permissible temperature of 75°C (HIV cable (600 V class 2 vinyl-insulated cable), etc.). Assumes that the surrounding air temperature is 50°C or less and the wiring distance is 20 m or less. For FR-A820-03800(75K) or higher and FR-A840-02160(75K) or higher, this cable gauge is with the continuous maximum permissible temperature of 90°C or higher (LMFC (heat resistant flexible cross-linked polyethylene insulated cable), etc.). Assumes that the surrounding air temperature is 50°C or less and the wiring is in-enclosure.
- *2 For all the 200 V class capacities and FR-A840-01160(45K) or lower, this cable gauge is with the continuous maximum permissible temperature of 75°C (THHW cable). This is assumes a surrounding air temperature of 40°C or less and wiring distance of 20 m or less. For FR-A840-01800(55K) or higher, this cable gauge is with continuous maximum permissible temperature of 90°C (THHN cable). This assumes a surrounding air temperature of 40°C or lower and in-enclosure wiring. (For the use in the United States or Canada, refer to [page 23](#).)
- *3 For FR-A820-00770(15K) or lower and FR-A840-01160(45K) or lower, the cable gauge is with the continuous maximum permissible temperature of 70°C (PVC cable). This assumes a surrounding air temperature of 40°C or less and wiring distance of 20 m or less. For FR-A820-00930(18.5K) or higher and FR-A840-01800(55K) or higher, this cable gauge is with continuous maximum permissible temperature of 90°C (XLPE cable). This assumes a surrounding air temperature of 40°C and in-enclosure wiring.
- *4 The terminal screw size indicates the size of the terminal screw for R/L1, S/L2, T/L3, U, V, W, PR, PX, P/+, N/-, P1, P3, and the screw for earthing (grounding). The screw size for PR and PX terminals of FR-A820-00340(5.5K) and FR-A820-00490(7.5K) is indicated in parentheses. The screw size for earthing (grounding) of FR-A820-00930(18.5K) or higher is indicated in parentheses. The screw size for P/+ terminal for connecting an option to FR-A840-03250(110K) or FR-A840-03610(132K) is indicated in parentheses. The screw size for earthing (grounding) of FR-A840-04320(160K) or higher is indicated in parenthesis.

The line voltage drop can be calculated by the following formula:

$$\text{Line voltage drop [V]} = \sqrt{3} \times \text{wire resistance [m}\Omega\text{/m]} \times \text{wiring distance [m]} \times \text{current [A]} / 1000$$

Use a larger diameter cable when the wiring distance is long or when it is desired to decrease the voltage drop (torque reduction) in the low speed range.

NOTE

- The selection example is for the ND rating. For selecting the SLD rating, LD rating, or HD rating, refer to the Instruction Manual (Detailed).
- Tighten the terminal screw to the specified torque. A screw that has been tightened too loosely can cause a short circuit or malfunction. A screw that has been tightened too tightly can cause a short circuit or malfunction due to the unit breakage.
- Use crimp terminals with insulation sleeves to wire the power supply and motor.

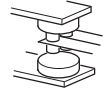
2.3 Control circuit terminal

◆ Wiring precautions

- It is recommended to use a cable of 0.3 to 0.75 mm² for connection to the control circuit terminals.
- The wiring length should be 30 m (200 m for the terminal FM) at the maximum.
- Use two or more parallel micro-signal contacts or twin contacts to prevent contact faults when using contact inputs since the control circuit input signals are micro-currents.
- To suppress EMI, use shielded or twisted cables for the control circuit terminals and run them away from the main and power circuits (including the 200 V relay sequence circuit). For the cables connected to the control circuit terminals, connect their shields to the common terminal of the connected control circuit terminal. When connecting an external power supply to the terminal PC, however, connect the shield of the power supply cable to the negative side of the external power supply. Do not directly earth (ground) the shield to the enclosure, etc.
- Always apply a voltage to the fault output terminals (A1, B1, C1, A2, B2, C2) via a relay coil, lamp, etc.
- Do not connect any terminal SD on the inverter and the 0V terminal of the external power supply (when the sink logic is selected).



Micro signal contacts



Twin contacts

◆ Wiring method

- Crimp terminals commercially available (as of April 2019)

Wire gauge (mm ²)	Ferrule part No.			Manufacturer	Crimping tool model No.
	With insulation sleeve	Without insulation sleeve	For UL wire*1		
0.3	AI 0,34-10TQ	—	—	Phoenix Contact Co., Ltd.	CRIMPFOX 6
0.5	AI 0,5-10WH	—	AI 0,5-10WH-GB		
0.75	AI 0,75-10GY	A 0,75-10	AI 0,75-10GY-GB		
1	AI 1-10RD	A 1-10	AI 1-10RD/1000GB		
1.25, 1.5	AI 1,5-10BK	A 1,5-10	AI 1,5-10BK/1000GB*2		
0.75 (for two wires)	AI-TWIN 2×0,75-10GY	—	—		

*1 A ferrule terminal with an insulation sleeve compatible with the MTW wire which has a thick wire insulation.

*2 Applicable for the terminal A1, B1, C1, A2, B2 and C2 only.

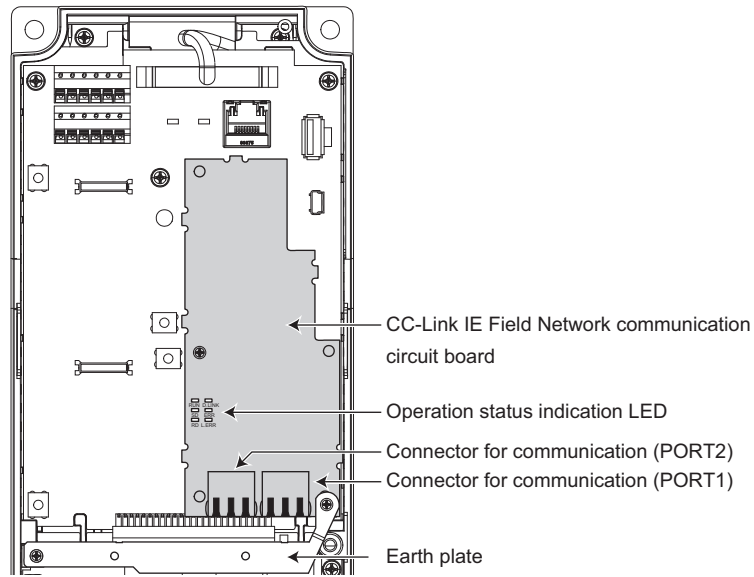
Wire gauge (mm ²)	Blade terminal part No.	Insulation cap part No.	Manufacturer	Crimping tool model No.
0.3 to 0.75	BT 0.75-11	VC 0.75	NICHIFU Co., Ltd.	NH 69

2.4 CC-Link IE Field Network function

◆ CC-Link IE Field Network communication specifications

Item	Description	
Transmission speed	1 Gbps	
Communication method	Token passing	
Number of units connected	120 units at max. (64 units when all stations are inverters handling 128-word transmissions.) Different devices can be connected together.	
Maximum distance between nodes	100 m	
Maximum number of branches	No upper limit within the same Ethernet system	
Topology	Line, star, ring, or a combination of line and star	
Connection cable	Ethernet cable (IEEE 802.3 1000BASE-T compliant cable or ANSI/TIA/EIA-568-B (Category 5e) compliant shielded 4-pair branched cable)	
Connector	Shielded RJ-45	
Node type	Intelligent device station	
Maximum cyclic size (of one node)	RX	64 bits
	RY	64 bits
	RWr	128 words
	RWw	128 words

◆ Parts



NOTE

- Do not remove the CC-Link IE Field Network communication circuit board or the earth plate.

◆ Connection cable

For wiring, use the 1000BASE-T compliant Ethernet cables.

Ethernet cable	Connector	Type
Category 5e or higher (Double shielded/STP) Straight cable	RJ-45 connector	The following conditioning cables: • IEEE802.3 (1000BASE-T) • ANSI/TIA/EIA-568-B (Category 5e)

NOTE

- For CC-Link IE Field Network wiring, use the recommended wiring components by CC-Link Partner Association.
- Cables for CC-Link IE Controller Network cannot be used for CC-Link IE Field Network.
- Depending on the cable connector shape, the cable may not be able to be connected to the communication connector.

◆ Hubs

Use hubs that meet the conditions listed below:

- Compliance with the IEEE802.3 (1000BASE-T)
- Support of the auto MDI/MDI-X function
- Support of the auto-negotiation function
- Switching hub (layer 2 switch) *1

*1 A repeater hub is not available.

Operation is not guaranteed if the hubs do not meet these conditions.

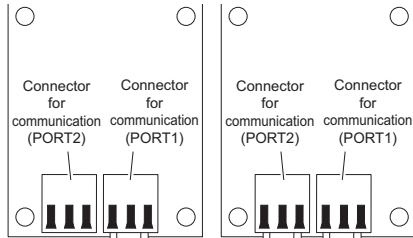
Industrial switching hub

Type	Manufacturer
NZ2EHG-T8	Mitsubishi Electric Corporation

◆ Ethernet cable connection

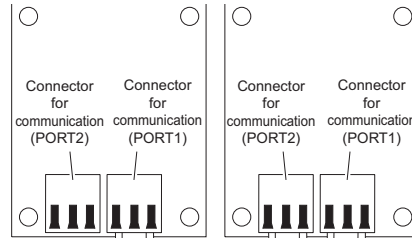
- Connect or remove an Ethernet cable after switching the power of the inverter OFF.
- PORT1 and PORT2 do not need to be distinguished.
 - When only one connector is used in star topology, either PORT1 or PORT2 is applicable.
 - When using two connectors for line topology and ring topology, an Ethernet cable can be connected to the connectors in any combination. For example, the cable can be connected between PORT1s or between PORT1 and PORT2.

Connection between PORT1 and PORT1, PORT2 and PORT2



To the next connector for communication (PORT2)

Connection between PORT1 and PORT2



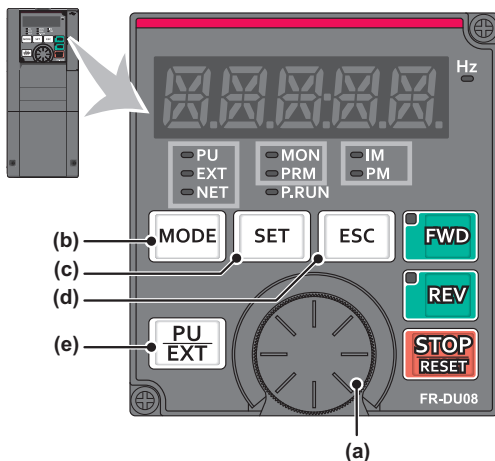
To the next connector for communication (PORT2)

NOTE

- Ethernet is a registered trademark of Xerox Corporation of the United States.
- For the details of the CC-Link IE Field Network, refer to the FR-A800 Instruction Manual (Detailed).

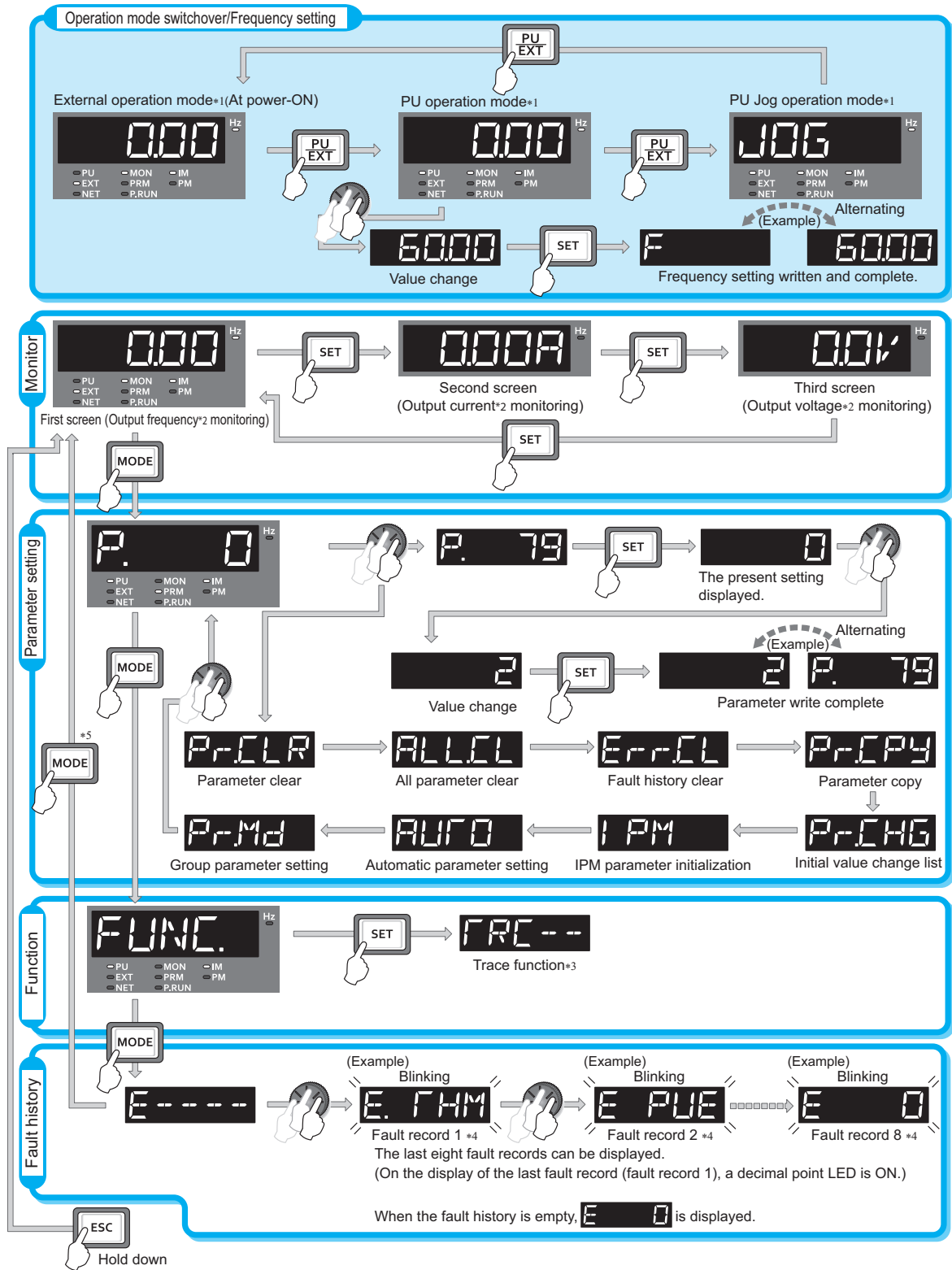
3 BASIC OPERATION

3.1 Operation panel (FR-DU08)



No.	Name	Description
(a)	Setting dial	The setting dial of the Mitsubishi Electric inverters. Turn the setting dial to change the setting of frequency or parameter, etc. Press the setting dial to perform the following operations: <ul style="list-style-type: none"> • To display a set frequency in the monitoring mode (The monitor item shown on the display can be changed by using Pr.992.) • To display the present setting during calibration • To display a fault history number in the fault history mode
(b)	MODE key	Switches the operation panel to a different mode. The easy setting of the inverter operation mode is enabled by pressing this key simultaneously with [PU/EXT] key. Every key on the operation panel becomes inoperable by holding this key for 2 seconds. The key inoperable function is invalid when Pr.161 ="0" (initial setting). (Refer to the FR-A800 Instruction Manual (Detailed).)
(c)	SET key	Confirms each selection. When this key is pressed during inverter operation, the monitor item changes. (The monitor item can be changed according to the settings of Pr.52 , Pr.774 to Pr.776 .)
(d)	ESC key	Goes back to the previous display. Holding this key for a longer time changes the display back to the monitor mode.
(e)	PU/EXT key	Switches between the PU operation mode, the PUJOG operation mode, and the External operation mode. The easy setting of the inverter operation mode is enabled by pressing this key simultaneously with [MODE] key. Also cancels the PU stop warning.

3.1.1 Basic operation (factory setting)



*1 For the details of operation modes, refer to the Instruction Manual (Detailed).
 *2 The monitor items can be changed. (Refer to the Instruction Manual (Detailed).)
 *3 For the details of the trace function, refer to the Instruction Manual (Detailed).
 *4 For the details of fault history, refer to the Instruction Manual (Detailed).
 *5 The USB memory mode indication appears while a USB memory device is connected. Refer to the Instruction Manual (Detailed) for the details of the USB memory mode.

4 FAILSAFE SYSTEM WHICH USES THE INVERTER

When a fault is detected by the protective function, the protective function activates and output a Fault (ALM) signal. However, a fault signal may not be output at an inverter's fault occurrence when the detection circuit or output circuit fails, etc. Although Mitsubishi Electric assures the best quality products, provide an interlock which uses inverter status output signals to prevent accidents such as damage to the machine when the inverter fails for some reason. Also, at the same time consider the system configuration where a failsafe from outside the inverter, without using the inverter, is enabled even if the inverter fails.

◆ Interlock method which uses the inverter status output signals

By combining the inverter output signals to provide an interlock as shown below, an inverter failure can be detected.

Interlock method	Check method	Used signals	Refer to
Inverter protective function operation	Operation check of an alarm contact. Circuit error detection by negative logic.	Fault output (ALM) signal	Chapter 5 of the Instruction Manual (Detailed)
Inverter operating status	Operation ready signal check.	Inverter operation ready (RY) signal	Chapter 5 of the Instruction Manual (Detailed)
Inverter running status	Logic check of the start signal and running signal.	Start signal (STF signal, STR signal) Inverter running (RUN) signal	Chapter 5 of the Instruction Manual (Detailed)
Inverter running status	Logic check of the start signal and output current.	Start signal (STF signal, STR signal) Output current detection signal (Y12 signal)	Chapter 5 of the Instruction Manual (Detailed)

◆ Backup method outside the inverter

Even if the interlock is provided by the inverter status signal, enough failsafe is not ensured depending on the failure status of the inverter itself. For example, if an inverter CPU fails in a system interlocked with the inverter's fault, start, and RUN signals, no fault signal will be output and the RUN signal will be kept ON because the inverter CPU is down.

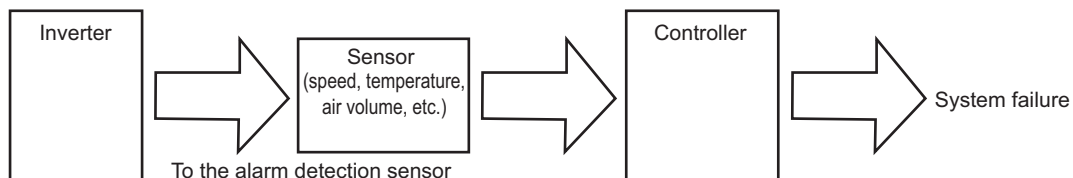
Provide a speed detector to detect the motor speed and current detector to detect the motor current and consider the backup system such as performing a check as below according to the level of importance of the system.

- Start signal and actual operation check

Check the motor running and motor current while the start signal is input to the inverter by comparing the start signal to the inverter and detected speed of the speed detector or detected current of the current detector. Note that the current is flowing through the motor while the motor coasts to stop, even after the inverter's start signal is turned OFF. For the logic check, configure a sequence considering the inverter's deceleration time. In addition, it is recommended to check the three-phase current when using the current detector.

- Command speed and actual operation check

Check for a gap between the actual speed and commanded speed by comparing the inverter's speed command and the speed detected by the speed detector.



5 PRECAUTIONS FOR USE OF THE INVERTER

The FR-A800 series inverter is a highly reliable product, but incorrect peripheral circuit making or operation/handling method may shorten the product life or damage the product. Before starting operation, always recheck the following points.

- **Use crimp terminals with insulation sleeves to wire the power supply and the motor.**
- **Application of power to the output terminals (U, V, W) of the inverter will damage the inverter. Never perform such wiring.**
- **After wiring, wire offcuts must not be left in the inverter.**
Wire offcuts can cause an alarm, failure or malfunction. Always keep the inverter clean.
When drilling mounting holes in an enclosure etc., take caution not to allow chips and other foreign matter to enter the inverter.
- **Use an appropriate cable gauge to suppress the voltage drop to 2% or less.**
If the wiring distance is long between the inverter and motor, a voltage drop in the main circuit will cause the motor torque to decrease especially during the output of a low frequency.
Refer to [page 6](#) for the recommended cable gauge.
- **Keep the total wiring length within the specified length.**
In long distance wiring, charging currents due to stray capacitance in the wiring may degrade the fast-response current limit operation or cause the equipment on the inverter's output side to malfunction. Pay attention to the total wiring length. (Refer to Chapter 2 of the Instruction Manual (Detailed).)
- **Electromagnetic wave interference**
The input/output (main circuit) of the inverter includes high frequency components, which may interfere with the communication devices (such as AM radios) used near the inverter. In this case, activate the EMC filter (turn ON the EMC filter ON/OFF connector) to minimize interference. (Refer to Chapter 3 of the Instruction Manual (Detailed).)

• Electrical corrosion of the bearing

When a motor is driven by the inverter, axial voltage is generated on the motor bearing, which may cause electrical corrosion of the bearing in rare cases depending on: condition of the grease used for the bearing, wiring, load, operating conditions of the motor, or specific inverter settings (high carrier frequency, EMC filter ON).

Contact your sales representative to take appropriate countermeasures for the motor.

The following shows examples of countermeasures for the inverter.

- Decrease the carrier frequency.
- Turn OFF the EMC filter.
- Provide a common mode choke *1 on the output side of the inverter. (This is effective regardless of the EMC filter ON/OFF connector setting.)

*1 Recommended common mode choke: FT-3KM F series FINEMET® common mode choke cores manufactured by Hitachi Metals, Ltd.
FINEMET is a registered trademark of Hitachi Metals, Ltd.

• Do not install a power factor correction capacitor, surge suppressor or capacitor type filter on the inverter's output side.

Doing so will cause the inverter to trip or the capacitor and surge suppressor to be damaged. If any of the above devices is connected, immediately remove it.

• For some short time after the power-OFF, a high voltage remains in the smoothing capacitor, and it is dangerous.

A smoothing capacitor holds high voltage some time after power-OFF. When accessing the inverter for inspection, wait for at least 10 minutes after the power supply has been switched OFF, and then make sure that the voltage across the main circuit terminals P/+ and N/- of the inverter is low enough using a tester, etc.

• If "EV" is displayed on the operation panel, turn OFF the 24 V external power supply before performing wiring.

• A short circuit or earth (ground) fault on the inverter's output side may damage the inverter module.

- Fully check the insulation resistance of the circuit prior to inverter operation since repeated short circuits caused by peripheral circuit inadequacy or an earth (ground) fault caused by wiring inadequacy or reduced motor insulation resistance may damage the inverter module.
- Fully check the to-earth (ground) insulation and phase-to-phase insulation of the inverter's output side before power-ON. Especially for an old motor or use in hostile atmosphere, securely check the motor insulation resistance, etc.

• Do not use the magnetic contactor (MC) on the inverter's input side to start/stop the inverter.

Since repeated inrush currents at power ON will shorten the life of the converter circuit (1,000,000 times for others), frequent starts and stops of the input side MC must be avoided. Turn ON/OFF the inverter's start signals (STF, STR) to run/stop the inverter. (Refer to [page 4](#).)

• Across terminals P/+ and PR, connect only an external brake resistor.

Do not connect a mechanical brake.

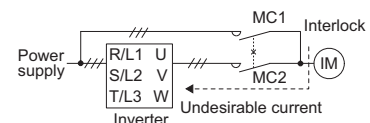
• Do not apply a voltage higher than the permissible voltage to the inverter I/O signal circuits.

Application of a voltage higher than the permissible voltage to the inverter I/O signal circuits or opposite polarity may damage the I/O devices. Especially check the wiring to prevent the speed setting potentiometer from being connected incorrectly to short circuit terminals 10E and 5.

• To use the commercial power supply during general-purpose motor operation, be sure to provide electrical and mechanical interlocks between the electronic bypass contactors MC1 and MC2.

When using a switching circuit as shown right, chattering due to mis-configured sequence or arc generated at switching may allow undesirable current to flow in and damage the inverter. Mis-wiring may also damage the inverter.

(The commercial power supply operation is not available with vector control dedicated motors (SF-V5RU, SF-THY) nor with PM motors.)



• If the machine must not be restarted when power is restored after a power failure, provide an MC in the inverter's input side and also make up a sequence which will not switch ON the start signal.

If the start signal (start switch) remains ON after a power failure, the inverter will automatically restart as soon as the power is restored.

• Vector control is available with an encoder-equipped motor. And such an encoder must be directly connected to a motor shaft without any backlash. (Real sensorless vector control does not require an encoder.)

• MC on the inverter's input side

On the inverter's input side, connect an MC for the following purposes. (For the selection, refer to Chapter 2 of the Instruction Manual (Detailed).)

- To disconnect the inverter from the power supply at activation of a protective function or at malfunctioning of the driving system (emergency stop, etc.).
- To prevent any accident due to an automatic restart at power restoration after an inverter stop made by a power failure.
- To separate the inverter from the power supply to ensure safe maintenance and inspection work.

If using an MC for emergency stop during operation, select an MC regarding the inverter input side current as JEM 1038-AC-3 class rated current.

• Handling of the magnetic contactor on the inverter's output side

Switch the magnetic contactor between the inverter and motor only when both the inverter and motor are at a stop. When the magnetic contactor is turned ON while the inverter is operating, overcurrent protection of the inverter and such will activate. When providing MCs to use the commercial power supply during general-purpose motor operation, switch the MCs after both the inverter and motor stop.

A PM motor is a synchronous motor with high-performance magnets embedded inside. High-voltage is generated at the motor terminals while the motor is running even after the inverter power is turned OFF. Before wiring or inspection, confirm that the motor is stopped. In an application, such as fan and blower, where the motor is driven by the load, a low-voltage manual contactor must be connected at the inverter's output side, and wiring and inspection must be performed while the contactor is open. Otherwise you may get an electric shock.

• Countermeasures against inverter-generated EMI

If electromagnetic noise generated from the inverter causes the frequency setting signal to fluctuate and the motor rotation speed to be unstable when changing the motor speed with analog signals, the following countermeasures are effective.

- Do not run the signal cables and power cables (inverter I/O cables) in parallel with each other and do not bundle them.
- Run signal cables as far away as possible from power cables (inverter I/O cables).
- Use shielded cables.
- Install a ferrite core on the signal cable (Example: ZCAT3035-1330 TDK).

• Instructions for overload operation

When performing frequent starts/stops by the inverter, rise/fall in the temperature of the transistor element of the inverter will repeat due to a repeated flow of large current, shortening the life from thermal fatigue. Since thermal fatigue is related to the amount of current, the life can be increased by reducing current at locked condition, starting current, etc. Reducing current may extend the service life but may also cause torque shortage, which leads to a start failure.

Adding a margin to the current can eliminate such a condition. For a general-purpose motor, use an inverter of a higher capacity (up to 2 ranks). For an IPM motor, use an inverter and IPM motor of higher capacities.

• Make sure that the specifications and rating match the system requirements.

6 PARAMETER LIST

For simple variable-speed operation of the inverter, the initial values of the parameters may be used as they are. Set the necessary parameters to meet the load and operational specifications. Parameter setting, change and check can be performed from the operation panel (FR-DU08).

Pr.	Name	Setting range	Initial value	Pr.	Name	Setting range	Initial value	Pr.	Name	Setting range	Initial value
0*14	Torque boost	0 to 30%	6/4/3/2/ 1%*1	51	Second electronic thermal O/L relay	0 to 500A, 9999*2 0 to 3600A, 9999*3	9999	84	Rated motor frequency	10 to 400Hz, 9999	9999
1*14	Maximum frequency	0 to 120Hz	120Hz*2 60Hz*3	52	Operation panel main monitor selection	0, 5 to 14, 17 to 20, 22 to 36, 38 to 46, 50 to 57, 61, 62, 64, 67, 71 to 75, 87 to 98, 100	0	85	Excitation current break point	0 to 400Hz, 9999	9999
2*14	Minimum frequency	0 to 120Hz	0Hz	54	FM/CA terminal function selection*10	1 to 3, 5 to 14, 17, 18, 21, 24, 32 to 34, 36, 46, 50, 52, 53, 61, 62, 67, 70, 87 to 90, 92, 93, 95, 97, 98	1	86	Excitation current low-speed scaling factor	0 to 300%, 9999	9999
3*14	Base frequency	0 to 590Hz	60/50Hz*10	55	Frequency monitoring reference	0 to 590Hz	60/50Hz*10	88	Speed control gain (Advanced magnetic flux vector)	0 to 200%, 9999	9999
4*14	Multi-speed setting (high speed)	0 to 590Hz	60/50Hz*10	56	Current monitoring reference	0 to 500A*2 0 to 3600A*3	Inverter rated current	89	Motor constant (R1)	0 to 50Ω, 9999*2 0 to 400mΩ, 9999*3	9999
5*14	Multi-speed setting (middle speed)	0 to 590Hz	30Hz	57	Restart coasting time	0, 0.1 to 30s, 9999	9999	90	Motor constant (R2)	0 to 50Ω, 9999*2 0 to 400mΩ, 9999*3	9999
6*14	Multi-speed setting (low speed)	0 to 590Hz	10Hz	58	Restart cushion time	0 to 60s	1s	91	Motor constant (L1)/d-axis inductance (Ld)	0 to 6000mH, 9999*2 0 to 400mH, 9999*3	9999
7*14	Acceleration time	0 to 3600s	5s*4 15s*5	59	Remote function selection	0 to 3, 11 to 13	0	92	Motor constant (L2)/q-axis inductance (Lq)	0 to 6000mH, 9999*2 0 to 400mH, 9999*3	9999
8*14	Deceleration time	0 to 3600s	5s*4 15s*5	60	Energy saving control selection	0, 4, 9	0	93	Motor constant (X)	0 to 100%, 9999	9999
9*14	Electronic thermal O/L relay	0 to 500A*2 0 to 3600A*3	Inverter rated current	61	Reference current	0 to 500A, 9999*2 0 to 3600A, 9999*3	9999	94	Online auto tuning selection	0 to 2	0
10	DC injection brake operation frequency	0 to 120Hz, 9999	3Hz	62	Reference value at acceleration	0 to 400%, 9999	9999	95	Auto tuning setting/status	0, 1, 11, 101	0
11	DC injection brake operation time	0 to 10s, 8888	0.5s	63	Reference value at deceleration	0 to 400%, 9999	9999	96	V/F1 (first frequency)	0 to 590Hz, 9999	9999
12	DC injection brake operation voltage	0 to 30%	4/2/1%*6	64	Starting frequency for elevator mode	0 to 10Hz, 9999	9999	100	V/F1 (first frequency voltage)	0 to 1000V	0V
13	Starting frequency	0 to 60Hz	0.5Hz	65	Retry selection	0 to 5	0	101	V/F2 (second frequency)	0 to 590Hz, 9999	9999
14	Load pattern selection	0 to 5, 12 to 15	0	66	Stall prevention operation reduction starting frequency	0 to 590Hz	60/50Hz*10	102	V/F2 (second frequency voltage)	0 to 1000V	0V
15	Jog frequency	0 to 590Hz	5Hz	67	Number of retries at fault occurrence	0 to 10, 101 to 110	0	103	V/F3 (third frequency)	0 to 590Hz, 9999	9999
16	Jog acceleration/ deceleration time	0 to 3600s	0.5s	68	Retry waiting time	0.1 to 600s	1s	104	V/F3 (third frequency voltage)	0 to 1000V	0V
17	MRS input selection	0, 2, 4	0	69	Retry count display erase	0	0	105	V/F4 (fourth frequency)	0 to 590Hz, 9999	9999
18	High speed maximum frequency	0 to 590Hz	120Hz*2 60Hz*3	70	Special regenerative brake duty	0 to 100%	0%	106	V/F4 (fourth frequency voltage)	0 to 1000V	0V
19	Base frequency voltage	0 to 1000V, 8888, 9999	9999/8888*10	71	Applied motor	0 to 6, 13 to 16, 20, 23, 24, 30, 33, 34, 40, 43, 44, 50, 53, 54, 70, 73, 74, 330, 333, 334, 8090, 8093, 8094, 9090, 9093, 9094	0	107	V/F5 (fifth frequency)	0 to 590Hz, 9999	9999
20	Acceleration/ deceleration reference frequency	1 to 590Hz	60/50Hz*10	72	PWM frequency selection	0 to 15*2 0 to 6, 25*3	2	108	V/F5 (fifth frequency voltage)	0 to 1000V	0V
21	Acceleration/ deceleration time increments	0, 1	0	73	Analog input selection	0 to 7, 10 to 17	1	109	Third acceleration/ deceleration time	0 to 3600s, 9999	9999
22	Stall prevention operation level (Torque limit level)	0 to 400%	150%	74	Input filter time constant	0 to 8	1	110	Third deceleration time	0 to 3600s, 9999	9999
23	Stall prevention operation level compensation factor at double speed	0 to 200%, 9999	9999	75	Reset selection/ disconnected PU detection/PU stop selection	0 to 3, 14 to 17, 1000 to 1003, 1014 to 1017 *2 0 to 3, 14 to 17, 100 to 103, 114 to 117, 1000 to 1003, 1014 to 1017, 1100 to 1103, 1114 to 1117*3	14	111	Third torque boost	0 to 30%, 9999	9999
24 to 27	Multi-speed setting (4 speed to 7 speed)	0 to 590Hz, 9999	9999	76	Fault code output selection	0 to 2	0	112	Third V/F (base frequency)	0 to 590Hz, 9999	9999
28	Multi-speed input compensation selection	0, 1	0	77	Parameter write selection	0 to 2	0	113	Third stall prevention operation level	0 to 400%	150%
29	Acceleration/ deceleration pattern selection	0 to 6	0	78	Reverse rotation prevention selection	0 to 2	0	114	Third stall prevention operation frequency	0 to 590Hz	0Hz
30	Regenerative function selection	0 to 2, 10, 11, 20, 21, 100 to 102, 110, 111, 120, 121	0	79*14	Operation mode selection	0 to 4, 6, 7	0	115	Third output frequency detection	0 to 590Hz	60/50Hz*10
31	Frequency jump 1A		9999	80	Motor capacity	0.4 to 55kW, 9999*2 0 to 3600kW, 9999*3	9999	116	PU communication station number	0 to 31	0
32	Frequency jump 1B		9999	81	Number of motor poles	2, 4, 6, 8, 10, 12, 9999	9999	117	PU communication speed	48, 96, 192, 384, 576, 768, 1152	192
33	Frequency jump 2A	0 to 590Hz, 9999	9999	82	Motor excitation current	0 to 500A, 9999*2 0 to 3600A, 9999*3	9999	118	PU communication stop bit length / data length	0, 1, 10, 11	1
34	Frequency jump 2B		9999	83	Rated motor voltage	0 to 1000V	200/400V*7	119	PU communication parity check	0 to 2	2
35	Frequency jump 3A		9999					120	PU communication retry count	0 to 10, 9999	1
36	Frequency jump 3B		9999					121	PU communication check time interval	0, 0.1 to 999.8s, 9999	9999
37	Speed display	0, 1 to 9998	0					122	PU communication waiting time setting	0 to 150ms, 9999	9999
41	Up-to-frequency sensitivity	0 to 100%	10%					123	PU communication CR/LF selection	0 to 2	1
42	Output frequency detection	0 to 590Hz	6Hz					124	Terminal 2 frequency setting gain frequency	0 to 590Hz	60/50Hz*10
43	Output frequency detection for reverse rotation	0 to 590Hz, 9999	9999					125*14	Terminal 4 frequency setting gain frequency	0 to 590Hz	60/50Hz*10
44	Second acceleration/ deceleration time	0 to 3600s	5s					126*14	PID control automatic switchover frequency	0 to 590Hz, 9999	9999
45	Second deceleration time	0 to 3600s, 9999	9999					127	PID action selection	0, 10, 11, 20, 21, 40 to 43, 50, 51, 80, 81, 90, 91, 100, 101, 1000, 1011, 1010, 1011, 2000, 2001, 2010, 2011	0
46	Second torque boost	0 to 30%, 9999	9999								
47	Second V/F (base frequency)	0 to 590Hz, 9999	9999								
48	Second stall prevention operation level	0 to 400%	150%								
49	Second stall prevention operation frequency	0 to 590Hz, 9999	0Hz								
50	Second output frequency detection	0 to 590Hz	30Hz								

Pr.	Name	Setting range	Initial value
129	PID proportional band	0.1 to 1000%, 9999	100%
130	PID integral time	0.1 to 3600s, 9999	1s
131	PID upper limit	0 to 100%, 9999	9999
132	PID lower limit	0 to 100%, 9999	9999
133	PID action set point	0 to 100%, 9999	9999
134	PID differential time	0.01 to 10s, 9999	9999
135	Electronic bypass sequence selection	0, 1	0
136	MC switchover interlock time	0 to 100s	1s
137	Start waiting time	0 to 100s	0.5s
138	Bypass selection at a fault	0, 1	0
139	Automatic switchover frequency from inverter to bypass operation	0 to 60Hz, 9999	9999
140	Backlash acceleration stopping frequency	0 to 590Hz	1Hz
141	Backlash acceleration stopping time	0 to 360s	0.5s
142	Backlash deceleration stopping frequency	0 to 590Hz	1Hz
143	Backlash deceleration stopping time	0 to 360s	0.5s
144	Speed setting switchover	0, 2, 4, 6, 8, 10, 12, 102, 104, 106, 108, 110, 112	4
145	PU display language selection	0 to 7	—
147	Acceleration/ deceleration time switching frequency	0 to 590Hz, 9999	9999
148	Stall prevention level at 0 V input	0 to 400%	150%
149	Stall prevention level at 10 V input	0 to 400%	200%
150	Output current detection level	0 to 400%	150%
151	Output current detection signal delay time	0 to 10s	0s
152	Zero current detection level	0 to 400%	5%
153	Zero current detection time	0 to 10s	0.5s
154	Voltage reduction selection during stall prevention operation	0, 1, 10, 11	1
155	RT signal function validity condition selection	0, 10	0
156	Stall prevention operation selection	0 to 31, 100, 101	0
157	OL signal output timer	0 to 25s, 9999	0s
158	AM terminal function selection	1 to 3, 5 to 14, 17, 18, 21, 24, 32 to 34, 36, 46, 50, 52 to 54, 61, 62, 67, 70, 87 to 98	1
159	Automatic switchover frequency range from bypass to inverter operation	0 to 10Hz, 9999	9999
160	User group read selection	0, 1, 9999	0
161	Frequency setting/key lock operation selection	0, 1, 10, 11	0
162	Automatic restart after instantaneous power failure selection	0 to 3, 10 to 13, 1000 to 1003, 1010 to 1013	0
163	First cushion time for restart	0 to 20s	0s
164	First cushion voltage for restart	0 to 100%	0%
165	Stall prevention operation level for restart	0 to 400%	150%
166	Output current detection signal retention time	0 to 10s, 9999	0.1s
167	Output current detection operation selection	0, 1, 10, 11	0
168	Parameter for manufacturer setting. Do not set.		
169	Parameter for manufacturer setting. Do not set.		
170	Watt-hour meter clear	0, 10, 9999	9999
171	Operation hour meter clear	0, 9999	9999
172	User group registered display/batch clear	9999, (0 to 16)	0
173	User group registration	0 to 1999, 9999	9999
174	User group clear	0 to 1999, 9999	9999

Pr.	Name	Setting range	Initial value
178	STF terminal function selection		60
179	STR terminal function selection		61
180	RL terminal function selection		0
181	RM terminal function selection		1
182	RH terminal function selection	0 to 20, 22 to 28, 32, 37, 42 to 48, 50 to 53, 57 to 62, 64 to 74, 76 to 80, 85, 87 to 89	2
183	RT terminal function selection		3
184	AU terminal function selection		4
185	JOG terminal function selection	92 to 96, 128, 129, 9999*12	5
186	CS terminal function selection		6
187	MRS terminal function selection		24
188	STOP terminal function selection		25
189	RES terminal function selection		62
190	RUN terminal function selection	0 to 8, 10 to 20, 22, 25 to 28, 30 to 36, 38 to 57, 60, 61, 63, 64, 67, 68, 70, 79, 80, 84, 85, 90 to 99, 100 to 108, 110 to 116, 120, 122, 125 to 128, 130 to 136, 138 to 157, 160, 161, 163, 164, 167, 168, 170, 179, 180, 184, 185, 190 to 199, 200 to 208, 211 to 213, 247, 300 to 308, 311 to 313, 347, 9999*13	0
191	SU terminal function selection		1
192	IPF terminal function selection		2
193	OL terminal function selection		3
194	FU terminal function selection		4
195	ABC1 terminal function selection		99
196	ABC2 terminal function selection		9999
232 to 239	Multi-speed setting (8 speed to 15 speed)	0 to 590Hz, 9999	9999
240	Soft-PWM operation selection	0, 1	1
241	Analog input display unit switchover	0, 1	0
242	Terminal 1 added compensation amount (terminal 2)	0 to 100%	100%
243	Terminal 1 added compensation amount (terminal 4)	0 to 100%	75%
244	Cooling fan operation selection	0, 1, 101 to 105, 1000, 1001, 1101 to 1105	1
245	Rated slip	0 to 50%, 9999	9999
246	Slip compensation time constant	0.01 to 10s	0.5s
247	Constant-power range slip compensation selection	0, 9999	9999
248	Self power management selection	0 to 2	0
249	Earth (ground) fault detection at start	0, 1	0
250	Stop selection	0 to 100s, 1000 to 1100s, 8888, 9999	9999
251	Output phase loss protection selection	0, 1	1
252	Override bias	0 to 200%	50%
253	Override gain	0 to 200%	150%
254	Main circuit power OFF waiting time	1 to 3600s, 9999	600s
255	Life alarm status display	(0 to 255)	0
256	Inrush current limit circuit life display	(0 to 100%)	100%
257	Control circuit capacitor life display	(0 to 100%)	100%
258	Main circuit capacitor life display	(0 to 100%)	100%
259	Main circuit capacitor life measuring	0, 1, 11	0
260	PWM frequency automatic switchover	0, 1	1
261	Power failure stop selection	0 to 2, 11, 12, 21, 22	0
262	Subtracted frequency at deceleration start	0 to 20Hz	3Hz
263	Subtraction starting frequency	0 to 590Hz, 9999	60/50Hz*10
264	Power-failure deceleration time 1	0 to 3600s	5s
265	Power-failure deceleration time 2	0 to 3600s, 9999	9999

Pr.	Name	Setting range	Initial value
266	Power failure deceleration time switchover frequency	0 to 590Hz	60/50Hz*10
267	Terminal 4 input selection	0 to 2	0
268	Monitor decimal digits selection	0, 1, 9999	9999
269	Parameter for manufacturer setting. Do not set.		
270	Stop-on contact/load torque high-speed frequency control selection	0 to 3, 11, 13	0
271	High-speed setting maximum current	0 to 400%	50%
272	Middle-speed setting minimum current	0 to 400%	100%
273	Current averaging range	0 to 590Hz, 9999	9999
274	Current averaging filter time constant	1 to 4000	16
275	Stop-on contact excitation current low-speed multiplying factor	0 to 300%, 9999	9999
276	PWM carrier frequency at stop-on contact	0 to 9, 9999*2, 0 to 4, 9999*3	9999
278	Brake opening frequency	0 to 30Hz	3Hz
279	Brake opening current	0 to 400%	130%
280	Brake opening current detection time	0 to 2s	0.3s
281	Brake operation time at start	0 to 5s	0.3s
282	Brake operation frequency	0 to 30Hz	6Hz
283	Brake operation time at stop	0 to 5s	0.3s
284	Deceleration detection function selection	0, 1	0
285	Overspeed detection frequency (Excessive speed deviation detection frequency)	0 to 30Hz, 9999	9999
286	Droop gain	0 to 100%	0%
287	Droop filter time constant	0 to 1s	0.3s
288	Droop function activation selection	0 to 2, 10, 11, 20 to 22	0
289	Inverter output terminal filter	5 to 50ms, 9999	9999
290	Monitor negative output selection	0 to 7	0
291	Pulse train I/O selection	0, 1, 10, 11, 20, 21, 100 (FM type), 0, 1 (CA type)	0
292	Automatic acceleration/ deceleration	0, 1, 3, 5 to 8, 11	0
293	Acceleration/ deceleration separate selection	0 to 2	0
294	UV avoidance voltage gain	0 to 200%	100%
295	Frequency change increment amount setting	0, 0.01, 0.10, 1.00, 10.00	0
296	Password lock level	0 to 6, 99, 100 to 106, 199, 9999	9999
297	Password lock/unlock	(0 to 5), 1000 to 9998, 9999	9999
298	Frequency search gain	0 to 32767, 9999	9999
299	Rotation direction detection selection at restarting	0, 1, 9999	0
313*15	DO0 output selection	0 to 8, 10 to 20, 22, 25 to 28, 30 to 36, 38 to 57, 60, 61, 63, 64, 68, 70, 79, 84 to 99, 100 to 108, 110 to 116, 120, 122, 125 to 128, 130 to 136, 138 to 157, 160, 161, 163, 164, 168, 170, 179, 184 to 199, 200 to 208, 211 to 213, 247, 248, 300 to 308, 311 to 313, 347, 348, 9999	9999
314*15	DO1 output selection		9999
315*15	DO2 output selection		9999
316*17	DO3 output selection		9999
317*17	DO4 output selection		9999
318*17	DO5 output selection		9999
319*17	DO6 output selection		9999
320*17	RA1 output selection	0 to 8, 10 to 20, 22, 25 to 28, 30 to 36, 38 to 57, 60, 61, 63, 64, 68, 70, 79, 80, 84 to 91, 94 to 99, 200 to 208, 211 to 213, 247, 248, 9999	9999
321*17	RA2 output selection		9999
322*17	RA3 output selection		9999
328	Inverter/converter switching	0 to 9999	0

Pr.	Name	Setting range	Initial value	Pr.	Name	Setting range	Initial value	Pr.	Name	Setting range	Initial value
331	RS-485 communication station number	0 to 31 (0 to 247)	0	414	PLC function operation selection	0 to 2, 11, 12	0	465	First target position lower 4 digits	0 to 9999	0
332	RS-485 communication speed	3, 6, 12, 24, 48, 96, 192, 384, 576, 768, 1152	96	415	Inverter operation lock mode setting	0, 1	0	466	First target position upper 4 digits	0 to 9999	0
333	RS-485 communication stop bit length / data length	0, 1, 10, 11	1	416	Pre-scale function selection	0 to 5	0	467	Second target position lower 4 digits	0 to 9999	0
334	RS-485 communication parity check selection	0 to 2	2	417	Pre-scale setting value	0 to 32767	1	468	Second target position upper 4 digits	0 to 9999	0
335	RS-485 communication retry count	0 to 10, 9999	1	419	Position command source selection	0 to 2, 10, 100, 110, 200, 210, 300, 310, 1110, 1310	0	469	Third target position lower 4 digits	0 to 9999	0
336	RS-485 communication check time interval	0 to 999.8s, 9999	0s	420	Command pulse scaling factor numerator (electronic gear numerator)	1 to 32767	1	470	Third target position upper 4 digits	0 to 9999	0
337	RS-485 communication waiting time setting	0 to 150ms, 9999	9999	421	Command pulse multiplication denominator (electronic gear denominator)	1 to 32767	1	471	Fourth target position lower 4 digits	0 to 9999	0
338	Communication operation command source	0, 1	0	422	Position control gain	0 to 150sec ⁻¹	25sec ⁻¹	472	Fourth target position upper 4 digits	0 to 9999	0
339	Communication speed command source	0 to 2	0	423	Position feed forward gain	0 to 100%	0%	473	Fifth target position lower 4 digits	0 to 9999	0
340	Communication startup mode selection	0 to 2, 10, 12	0	424	Position command acceleration/ deceleration time constant	0 to 50s	0s	474	Fifth target position upper 4 digits	0 to 9999	0
341	RS-485 communication CR/LF selection	0 to 2	1	425	Position feed forward command filter	0 to 5s	0s	475	Sixth target position lower 4 digits	0 to 9999	0
342	Communication EEPROM write selection	0, 1	0	426	In-position width	0 to 32767 pulse	100 pulse	476	Sixth target position upper 4 digits	0 to 9999	0
343	Communication error count	—	0	427	Excessive level error	0 to 400K pulse, 9999	40K pulse	477	Seventh target position lower 4 digits	0 to 9999	0
349*15	Communication reset selection/Ready bit status selection/Reset selection when inverter errors cleared	0, 1, 100, 101, 1000, 1001, 1100, 1101, 10000, 10001, 10100, 10101, 11000, 11001, 11100, 11101	0	428	Command pulse selection	0 to 5	0	478	Seventh target position upper 4 digits	0 to 9999	0
350*8	Stop position command selection	0, 1, 9999	9999	429	Clear signal selection	0, 1	1	479	Eighth target position lower 4 digits	0 to 9999	0
351*8	Orientation speed	0 to 30Hz	2Hz	430	Pulse monitor selection	0 to 5, 12, 13, 100 to 105, 112, 113, 1000 to 1005, 1012, 1013, 1100 to 1105, 1112, 1113, 2000 to 2005, 2012, 2013, 2100 to 2105, 2112, 2113, 3000 to 3005, 3012, 3013, 3100 to 3105, 3112, 3113, 8888, 9999	9999	480	Eighth target position upper 4 digits	0 to 9999	0
352*8	Creep speed	0 to 10Hz	0.5Hz	432*8	Pulse train torque command bias	0 to 400%	0%	481	Ninth target position lower 4 digits	0 to 9999	0
353*8	Creep switchover position	0 to 16383	511	433*8	Pulse train torque command gain	0 to 400%	150%	482	Ninth target position upper 4 digits	0 to 9999	0
354*8	Position loop switchover position	0 to 8191	96	434*15	Network number (CC-Link IE)	0 to 255	0	483	Tenth target position lower 4 digits	0 to 9999	0
355*8	DC injection brake start position	0 to 255	5	435*15	Station number (CC-Link IE)	0 to 255	0	484	Tenth target position upper 4 digits	0 to 9999	0
356*8	Internal stop position command	0 to 16383	0	446	Model position control gain	0 to 150sec ⁻¹	25sec ⁻¹	485	Eleventh target position lower 4 digits	0 to 9999	0
357*8	Orientation in-position zone	0 to 255	5	450	Second applied motor	0, 1, 3 to 6, 13 to 16, 20, 23, 24, 30, 33, 34, 40, 43, 44, 50, 53, 54, 70, 73, 74, 330, 333, 334, 8090, 8093, 8094, 9090, 9093, 9094, 9999	9999	486	Eleventh target position upper 4 digits	0 to 9999	0
358*8	Servo torque selection	0 to 13	1	451	Second motor control method selection	0 to 6, 10 to 14, 20, 100 to 106, 110 to 114, 9999	9999	487	Twelfth target position lower 4 digits	0 to 9999	0
359*8	Encoder rotation direction	0, 1, 100, 101	1	453	Second motor capacity	0.4 to 55kW, 9999*2	9999	488	Twelfth target position upper 4 digits	0 to 9999	0
360*8	16-bit data selection	0 to 127	0	454	Number of second motor poles	2, 4, 6, 8, 10, 12, 9999	9999	489	Thirteenth target position lower 4 digits	0 to 9999	0
361*8	Position shift	0 to 16383	0	455	Second motor excitation current	0 to 500A, 9999*2 0 to 3600A, 9999*3	9999	490	Thirteenth target position upper 4 digits	0 to 9999	0
362*8	Orientation position loop gain	0.1 to 100	1	456	Rated second motor voltage	0 to 1000V	200/400V*7	491	Fourteenth target position lower 4 digits	0 to 9999	0
363*8	Completion signal output delay time	0 to 5s	0.5s	457	Rated second motor frequency	10 to 400Hz, 9999	9999	492	Fourteenth target position upper 4 digits	0 to 9999	0
364*8	Encoder stop check time	0 to 5s	0.5s	458	Second motor constant (R1)	0 to 50Ω, 9999*2 0 to 400mΩ, 9999*3	9999	493	Fifteenth target position lower 4 digits	0 to 9999	0
365*8	Orientation limit	0 to 60s, 9999	9999	459	Second motor constant (R2)	0 to 50Ω, 9999*2 0 to 400mΩ, 9999*3	9999	494	Fifteenth target position upper 4 digits	0 to 9999	0
366*8	Recheck time	0 to 5s, 9999	9999	460	Second motor constant (L1) / d-axis inductance (Ld)	0 to 6000mH, 9999*2 0 to 400mH, 9999*3	9999	495	Remote output selection	0, 1, 10, 11	0
367*8	Speed feedback range	0 to 590Hz, 9999	9999	461	Second motor constant (L2) / q-axis inductance (Lq)	0 to 6000mH, 9999*2 0 to 400mH, 9999*3	9999	496	Remote output data 1	0 to 4095	0
368*8	Feedback gain	0 to 100	1	462	Second motor constant (X)	0 to 100%, 9999	9999	497	Remote output data 2	0 to 4095	0
369*8	Number of encoder pulses	0 to 4096	1024	463	Second motor auto tuning setting/status	0, 1, 11, 101	0	498	PLC function flash memory clear	0 to 9999	0
374	Overspeed detection level	0 to 590Hz, 9999	9999	464	Digital position control sudden stop deceleration time	0 to 360s	0	500*15	Communication error execution waiting time	0 to 999.8s	0s
376*8	Encoder signal loss detection enable/disable selection	0, 1	0					501*15	Communication error occurrence count display	0	0
380	Acceleration S-pattern 1	0 to 50%	0					502*15	Stop mode selection at communication error	0 to 4, 11, 12	0
381	Deceleration S-pattern 1	0 to 50%	0					503	Maintenance timer 1	0 (1 to 9998)	0
382	Acceleration S-pattern 2	0 to 50%	0					504	Maintenance timer 1 warning output set time	0 to 9998, 9999	9999
383	Deceleration S-pattern 2	0 to 50%	0					505	Speed setting reference	1 to 590Hz	60/50Hz*10
384	Input pulse division scaling factor	0 to 250	0					506	Display estimated main circuit capacitor residual life	(0 to 100%)	100%
385	Frequency for zero input pulse	0 to 590Hz	0					507	Display/reset ABC1 relay contact life	(0 to 100%)	100%
386	Frequency for maximum input pulse	0 to 590Hz	60/50Hz*10					508	Display/reset ABC2 relay contact life	(0 to 100%)	100%
393*8	Orientation selection	0 to 2, 10 to 12	0					516	S-pattern time at a start of acceleration	0.1 to 2.5s	0.1s
394*8	Number of machine side gear teeth	0 to 32767	1					517	S-pattern time at a completion of acceleration	0.1 to 2.5s	0.1s
395*8	Number of motor side gear teeth	0 to 32767	1					518	S-pattern time at a start of deceleration	0.1 to 2.5s	0.1s
396*8	Orientation speed gain (P term)	0 to 1000	60					519	S-pattern time at a completion of deceleration	0.1 to 2.5s	0.1s
397*8	Orientation speed integral time	0 to 20s	0.333s					522	Output stop frequency	0 to 590Hz, 9999	9999
398*8	Orientation speed gain (D term)	0 to 100	1					539	MODBUS RTU communication check time interval	0 to 999.8s, 9999	9999
399*8	Orientation deceleration ratio	0 to 1000	20								
413*8	Encoder pulse division ratio	1 to 32767	1								

Pr.	Name	Setting range	Initial value
541*15	Frequency command sign selection	0, 1	0
547	USB communication station number	0 to 31	0
548	USB communication check time interval	0 to 999.8s, 9999	9999
549	Protocol selection	0, 1	0
550	NET mode operation command source selection	0, 1, 9999	9999
551	PU mode operation command source selection	1 to 3, 9999	9999
552	Frequency jump range	0 to 30Hz, 9999	9999
553	PID deviation limit	0 to 100%, 9999	9999
554	PID signal operation selection	0 to 3, 10 to 13	0
555	Current average time	0.1 to 1.0s	1s
556	Data output mask time	0 to 20s	0s
557	Current average value monitor signal output reference current	0 to 500A*2 0 to 3600A*3	Inverter rated current
560	Second frequency search gain	0 to 32767, 9999	9999
561	PTC thermistor protection level	0.5 to 30kΩ, 9999	9999
563	Energization time carrying-over times	(0 to 65535)	0
564	Operating time carrying-over times	(0 to 65535)	0
565	Second motor excitation current break point	0 to 400Hz, 9999	9999
566	Second motor excitation current low-speed scaling factor	0 to 300%, 9999	9999
569	Second motor speed control gain	0 to 200%, 9999	9999
570	Multiple rating setting	0 to 3	2
571	Holding time at a start	0 to 10s, 9999	9999
573	4 mA input check selection	1 to 4, 11 to 14, 21 to 24, 9999	9999
574	Second motor online auto tuning	0 to 2	0
575	Output interruption detection time	0 to 3600s, 9999	1s
576	Output interruption detection level	0 to 590Hz	0Hz
577	Output interruption cancel level	900 to 1100%	1000%
592	Traverse function selection	0 to 2	0
593	Maximum amplitude amount	0 to 25%	10%
594	Amplitude compensation amount during deceleration	0 to 50%	10%
595	Amplitude compensation amount during acceleration	0 to 50%	10%
596	Amplitude acceleration time	0.1 to 3600s	5s
597	Amplitude deceleration time	0.1 to 3600s	5s
598	Undervoltage level	175 to 215V/ 350 to 430V*7, 9999	9999
599	X10 terminal input selection	0, 1	0
600	First free thermal reduction frequency 1	0 to 590Hz, 9999	9999
601	First free thermal reduction ratio 1	1 to 100%	100%
602	First free thermal reduction frequency 2	0 to 590Hz, 9999	9999
603	First free thermal reduction ratio 2	1 to 100%	100%
604	First free thermal reduction frequency 3	0 to 590Hz, 9999	9999
606	Power failure stop external signal input selection	0, 1	1
607	Motor permissible load level	110 to 250%	150%
608	Second motor permissible load level	110 to 250%, 9999	9999
609	PID set point/deviation input selection	1 to 5	2
610	PID measured value input selection	1 to 5	3
611	Acceleration time at a restart	0 to 3600s, 9999	9999
617	Reverse rotation excitation current low-speed scaling factor	0 to 300%, 9999	9999
635*8	Cumulative pulse clear signal selection	0 to 3	0

Pr.	Name	Setting range	Initial value
636*8	Cumulative pulse division scaling factor	1 to 16384	1
637*8	Control terminal option-Cumulative pulse division scaling factor	1 to 16384	1
638*8	Cumulative pulse storage	0 to 3	0
639	Brake opening current selection	0, 1	0
640	Brake operation frequency selection	0, 1	0
641	Second brake sequence operation selection	0, 7, 8, 9999	0
642	Second brake opening frequency	0 to 30Hz	3Hz
643	Second brake opening current	0 to 400%	130%
644	Second brake opening current detection time	0 to 2s	0.3s
645	Second brake operation time at start	0 to 5s	0.3s
646	Second brake operation frequency	0 to 30Hz	6Hz
647	Second brake operation time at stop	0 to 5s	0.3s
648	Second deceleration detection function selection	0, 1	0
650	Second brake opening current selection	0, 1	0
651	Second brake operation frequency selection	0, 1	0
653	Speed smoothing control	0 to 200%	0
654	Speed smoothing cutoff frequency	0 to 120Hz	20Hz
655	Analog remote output selection	0, 1, 10, 11	0
656	Analog remote output 1		1000%
657	Analog remote output 2		1000%
658	Analog remote output 3	800 to 1200%	1000%
659	Analog remote output 4		1000%
660	Increased magnetic excitation deceleration operation selection	0, 1	0
661	Magnetic excitation increase rate	0 to 40%, 9999	9999
662	Increased magnetic excitation current level	0 to 300%	100%
663	Control circuit temperature signal output level	0 to 100°C	0°C
665	Regeneration avoidance frequency gain	0 to 200%	100%
668	Power failure stop frequency gain	0 to 200%	100%
673	SF-PR slip amount adjustment operation selection	2, 4, 6, 9999	9999
674	SF-PR slip amount adjustment gain	0 to 500%	100%
675	User parameter auto storage function selection	1, 9999	9999
679	Second droop gain	0 to 100%, 9999	9999
680	Second droop filter time constant	0 to 1s, 9999	9999
681	Second droop function activation selection	0 to 2, 10, 11, 20 to 22, 9999	9999
682	Second droop break point gain	0.1 to 100%, 9999	9999
683	Second droop break point torque	0.1 to 100%, 9999	9999
684	Tuning data unit switchover	0, 1	0
686	Maintenance timer 2	0 (1 to 9998)	0
687	Maintenance timer 2 warning output set time	0 to 9998, 9999	9999
688	Maintenance timer 3	0 (1 to 9998)	0
689	Maintenance timer 3 warning output set time	0 to 9998, 9999	9999
690	Deceleration check time	0 to 3600s, 9999	1s
692	Second free thermal reduction frequency 1	0 to 590Hz, 9999	9999
693	Second free thermal reduction ratio 1	1 to 100%	100%
694	Second free thermal reduction frequency 2	0 to 590Hz, 9999	9999
695	Second free thermal reduction ratio 2	1 to 100%	100%
696	Second free thermal reduction frequency 3	0 to 590Hz, 9999	9999
699	Input terminal filter	5 to 50ms, 9999	9999
702	Maximum motor frequency	0 to 400Hz, 9999	9999

Pr.	Name	Setting range	Initial value
706	Induced voltage constant (phi f)	0 to 5000mV/(rad/s), 9999	9999
707	Motor inertia (integer)	10 to 999, 9999	9999
711	Motor Ld decay ratio	0 to 100%, 9999	9999
712	Motor Lq decay ratio	0 to 100%, 9999	9999
717	Starting resistance tuning compensation	0 to 200%, 9999	9999
721	Starting magnetic pole position detection pulse width	0 to 6000μs, 10000 to 16000μs, 9999	9999
724	Motor inertia (exponent)	0 to 7, 9999	9999
725	Motor protection current level	100 to 500%, 9999	9999
738	Second motor induced voltage constant (phi f)	0 to 5000mV/(rad/s), 9999	9999
739	Second motor Ld decay ratio	0 to 100%, 9999	9999
740	Second motor Lq decay ratio	0 to 100%, 9999	9999
741	Second starting resistance tuning compensation	0 to 200%, 9999	9999
742	Second motor magnetic pole detection pulse width	0 to 6000μs, 10000 to 16000μs, 9999	9999
743	Second motor maximum frequency	0 to 400Hz, 9999	9999
744	Second motor inertia (integer)	10 to 999, 9999	9999
745	Second motor inertia (exponent)	0 to 7, 9999	9999
746	Second motor protection current level	100 to 500%, 9999	9999
747	Second motor low-speed range torque characteristic selection	0, 9999	9999
753	Second PID action selection	0, 10, 11, 20, 21, 50, 51, 60, 61, 70, 71, 80, 81, 90, 91, 100, 101, 1000, 1001, 1010, 1011, 2000, 2001, 2010, 2011	0
754	Second PID control automatic switchover frequency	0 to 590Hz, 9999	9999
755	Second PID action set point	0 to 100%, 9999	9999
756	Second PID proportional band	0.1 to 1000%, 9999	100%
757	Second PID integral time	0.1 to 3600s, 9999	1s
758	Second PID differential time	0.01 to 10.00s, 9999	9999
759	PID unit selection	0 to 43, 9999	9999
760	Pre-charge fault selection	0, 1	0
761	Pre-charge ending level	0 to 100%, 9999	9999
762	Pre-charge ending time	0 to 3600s, 9999	9999
763	Pre-charge upper detection level	0 to 100%, 9999	9999
764	Pre-charge time limit	0 to 3600s, 9999	9999
765	Second pre-charge fault selection	0, 1	0
766	Second pre-charge ending level	0 to 100%, 9999	9999
767	Second pre-charge ending time	0 to 3600s, 9999	9999
768	Second pre-charge upper detection level	0 to 100%, 9999	9999
769	Second pre-charge time limit	0 to 3600s, 9999	9999
774	Operation panel monitor selection 1	1 to 3, 5 to 14, 17 to 20, 22 to 36, 38 to 46, 50 to 57, 61, 62, 64, 67, 71 to 75, 87 to 98, 100, 9999	9999
775	Operation panel monitor selection 2		9999
776	Operation panel monitor selection 3		9999
777	4 mA input check operation frequency	0 to 590Hz, 9999	9999
778	4 mA input check filter	0 to 10s	0s
779*15	Operation frequency during communication error	0 to 590Hz, 9999	9999
788	Low speed range torque characteristic selection	0, 9999	9999
791	Acceleration time in low-speed range	0 to 3600s, 9999	9999
792	Deceleration time in low-speed range	0 to 3600s, 9999	9999
799	Pulse increment setting for output power	0.1, 1, 10, 100, 1000kWh	1kWh

Pr.	Name	Setting range	Initial value	Pr.	Name	Setting range	Initial value	Pr.	Name	Setting range	Initial value
800	Control method selection	0 to 6, 9 to 14, 20, 100 to 106, 109 to 114	20	855*8	Control terminal option-Signal loss detection enable/disable selection	0, 1	0	126 (905)*9	Terminal 4 frequency setting gain frequency	0 to 590Hz	60/50Hz*10
801	Output limit level	0 to 400%, 9999	9999	858	Terminal 4 function assignment	0, 1, 4, 9999	0	C7 (905)*9	Terminal 4 frequency setting gain	0 to 300%	100%
802	Pre-excitation selection	0, 1	0	859	Torque current/Rated PM motor current	0 to 500A, 9999*2 0 to 3600A, 9999*3	9999	C12 (917)*9	Terminal 1 bias frequency (speed)	0 to 590Hz	0Hz
803	Constant output range torque characteristic selection	0 to 2, 10, 11	0	860	Second motor torque current/Rated PM motor current	0 to 500A, 9999*2 0 to 3600A, 9999*3	9999	C13 (917)*9	Terminal 1 bias (speed)	0 to 300%	0%
804	Torque command source selection	0 to 6	0	862*8	Encoder option selection	0, 1	0	C14 (918)*9	Terminal 1 gain frequency (speed)	0 to 590Hz	60/50Hz*10
805	Torque command value (RAM)	600 to 1400%	1000%	863*8	Control terminal option-Encoder pulse division ratio	1 to 32767	1	C15 (918)*9	Terminal 1 gain (speed)	0 to 300%	100%
806	Torque command value (RAM, EEPROM)	600 to 1400%	1000%	864	Torque detection	0 to 400%	150%	C16 (919)*9	Terminal 1 bias command (torque/magnetic flux)	0 to 400%	0%
807	Speed limit selection	0 to 2	0	865	Low speed detection	0 to 590Hz	1.5Hz	C17 (919)*9	Terminal 1 bias (torque/magnetic flux)	0 to 300%	0%
808	Forward rotation speed limit/speed limit	0 to 400Hz	60/50Hz*10	866	Torque monitoring reference	0 to 400%	150%	C18 (920)*9	Terminal 1 gain command (torque/magnetic flux)	0 to 400%	150%
809	Reverse rotation speed limit/reverse-side speed limit	0 to 400Hz, 9999	9999	867	AM output filter	0 to 5s	0.01s	C19 (920)*9	Terminal 1 gain (torque/magnetic flux)	0 to 300%	100%
810	Torque limit input method selection	0 to 2	0	868	Terminal 1 function assignment	0 to 6, 9999	0	C8 (930)*9+11	Current output bias signal	0 to 100%	0%
811	Set resolution switchover	0, 1, 10, 11	0	869+11	Current output filter	0 to 5s	0.02s	C9 (930)*9+11	Current output bias current	0 to 100%	0%
812	Torque limit level (regeneration)	0 to 400%, 9999	9999	870	Speed detection hysteresis	0 to 5Hz	0Hz	C10 (931)*9+11	Current output gain signal	0 to 100%	100%
813	Torque limit level (3rd quadrant)		9999	872	Input phase loss protection selection	0, 1	0	C11 (931)*9+11	Current output gain current	0 to 100%	100%
814	Torque limit level (4th quadrant)		9999	873*8	Speed limit	0 to 400Hz	20Hz	C38 (932)*9	Terminal 4 bias command (torque/magnetic flux)	0 to 400%	0%
815	Torque limit level 2	0 to 400%, 9999	9999	874	OLT level setting	0 to 400%	150%	C39 (932)*9	Terminal 4 bias (torque/magnetic flux)	0 to 300%	20%
816	Torque limit level during acceleration		9999	875	Fault definition	0, 1	0	C40 (933)*9	Terminal 4 gain command (torque/magnetic flux)	0 to 400%	150%
817	Torque limit level during deceleration		9999	876*8	Thermal protector input	0, 1	1	C41 (933)*9	Terminal 4 gain (torque/magnetic flux)	0 to 300%	100%
818	Easy gain tuning response level setting	1 to 15	2	877	Speed feed forward control/model adaptive speed control selection	0 to 2	0	C42 (934)*9	PID display bias coefficient	0 to 500.00, 9999	9999
819	Easy gain tuning selection	0 to 2	0	878	Speed feed forward filter	0 to 1s	0s	C43 (934)*9	PID display bias analog value	0 to 300%	20%
820	Speed control P gain 1	0 to 1000%	60%	879	Speed feed forward torque limit	0 to 400%	150%	C44 (935)*9	PID display gain coefficient	0 to 500.00, 9999	9999
821	Speed control integral time 1	0 to 20s	0.333s	880	Load inertia ratio	0 to 200 times	7 times	C45 (935)*9	PID display gain analog value	0 to 300%	100%
822	Speed setting filter 1	0 to 5s, 9999	9999	881	Speed feed forward gain	0 to 1000%	0%	977	Input voltage mode selection	0, 1	0
823*8	Speed detection filter 1	0 to 0.1s	0.001s	882	Regeneration avoidance operation selection	0 to 2	0	989	Parameter copy alarm release	10*2 100*3	10*2 100*3
824	Torque control P gain 1 (current loop proportional gain)	0 to 500%	100%	883	Regeneration avoidance operation level	300 to 1200V	DC380/DC760V*7	990	PU buzzer control	0, 1	1
825	Torque control integral time 1 (current loop integral time)	0 to 500ms	5ms	884	Regeneration avoidance at deceleration detection sensitivity	0 to 5	0	991	PU contrast adjustment	0 to 63	58
826	Torque setting filter 1	0 to 5s, 9999	9999	885	Regeneration avoidance compensation frequency limit value	0 to 590Hz, 9999	6Hz	992	Operation panel setting dial push monitor selection	0 to 3, 5 to 14, 17 to 20, 22 to 36, 38 to 46, 50 to 57, 61, 62, 64, 67, 71 to 75, 87 to 98, 100	0
827	Torque detection filter 1	0 to 0.1s	0s	886	Regeneration avoidance voltage gain	0 to 200%	100%	994	Droop break point gain	0.1 to 100%, 9999	9999
828	Model speed control gain	0 to 1000%	60%	888	Free parameter 1	0 to 9999	9999	995	Droop break point torque	0.1 to 100%	100%
829*8	Number of machine end encoder pulses	0 to 4096, 9999	9999	889	Free parameter 2	0 to 9999	9999	997	Fault initiation	0 to 255, 9999	9999
830	Speed control P gain 2	0 to 1000%, 9999	9999	891	Cumulative power monitor digit shifted times	0 to 4, 9999	9999	998-14	PM parameter initialization	0, 3003, 3103, 8009, 8109, 9009, 9109	0
831	Speed control integral time 2	0 to 20s, 9999	9999	892	Load factor	30 to 150%	100%	999-14	Automatic parameter setting	1, 2, 10 to 13, 20, 21, 9999	9999
832	Speed setting filter 2	0 to 5s, 9999	9999	893	Energy saving monitor reference (motor capacity)	0.1 to 55kW*2 0 to 360kW*3	Inverter rated capacity	1000	Direct setting selection	0 to 2	0
833*8	Speed detection filter 2	0 to 0.1s, 9999	9999	894	Control selection during commercial power-supply operation	0 to 3	0	1002	Lq tuning target current adjustment coefficient	50 to 150%, 9999	9999
834	Torque control P gain 2	0 to 500%, 9999	9999	895	Power saving rate reference value	0, 1, 9999	9999	1003	Notch filter frequency	0, 8 to 1250Hz	0
835	Torque control integral time 2	0 to 500ms, 9999	9999	896	Power unit cost	0 to 500, 9999	9999	1004	Notch filter depth	0 to 3	0
836	Torque setting filter 2	0 to 5s, 9999	9999	897	Power saving monitor average time	0, 1 to 1000h, 9999	9999	1005	Notch filter width	0 to 3	0
837	Torque detection filter 2	0 to 0.1s, 9999	9999	898	Power saving cumulative monitor clear	0, 1, 10, 9999	9999	1006	Clock (year)	2000 to 2099	2000
840	Torque bias selection	0 to 3, 24, 25, 9999	9999	899	Operation time rate (estimated value)	0 to 100%, 9999	9999	1007	Clock (month, day)	101 to 131, 201 to 229, 301 to 331, 401 to 430, 501 to 531, 601 to 630, 701 to 731, 801 to 831, 901 to 930, 1001 to 1031, 1101 to 1130, 1201 to 1231	101
841	Torque bias 1	600 to 1400%, 9999	9999	C0 (900)*9	FM/CA terminal calibration*10	—	—				
842	Torque bias 2	600 to 1400%, 9999	9999	C1 (901)*9	AM terminal calibration	—	—				
843	Torque bias 3	600 to 1400%, 9999	9999	C2 (902)*9	Terminal 2 frequency setting bias frequency	0 to 590Hz	0Hz				
844	Torque bias filter	0 to 5s, 9999	9999	C3 (902)*9	Terminal 2 frequency setting bias	0 to 300%	0%				
845	Torque bias operation time	0 to 5s, 9999	9999	125 (903)*9	Terminal 2 frequency setting gain frequency	0 to 590Hz	60/50Hz*10				
846	Torque bias balance compensation	0 to 10V, 9999	9999	C4 (903)*9	Terminal 2 frequency setting gain	0 to 300%	100%				
847	Fall-time torque bias terminal 1 bias	0 to 400%, 9999	9999	C5 (904)*9	Terminal 4 frequency setting bias frequency	0 to 590Hz	0Hz				
848	Fall-time torque bias terminal 1 gain	0 to 400%, 9999	9999	C6 (904)*9	Terminal 4 frequency setting bias	0 to 300%	20%				
849	Analog input offset adjustment	0 to 200%	100%								
850	Brake operation selection	0 to 2	0								
851*8	Control terminal option-Number of encoder pulses	0 to 4096	2048								
852*8	Control terminal option-Encoder rotation direction	0, 1, 100, 101	1								
853*8	Speed deviation time	0 to 100s	1s								
854	Excitation ratio	0 to 100%	100%								

Pr.	Name	Setting range	Initial value
1008	Clock (hour, minute)	0 to 59, 100 to 159, 200 to 259, 300 to 359, 400 to 459, 500 to 559, 600 to 659, 700 to 759, 800 to 859, 900 to 959, 1000 to 1059, 1100 to 1159, 1200 to 1259, 1300 to 1359, 1400 to 1459, 1500 to 1559, 1600 to 1659, 1700 to 1759, 1800 to 1859, 1900 to 1959, 2000 to 2059, 2100 to 2159, 2200 to 2259, 2300 to 2359	0
1015	Integral stop selection at limited frequency	0 to 2, 10 to 12	0
1016	PTC thermistor protection detection time	0 to 60s	0s
1018	Monitor with sign selection	0, 1, 9999	9999
1020	Trace operation selection	0 to 4	0
1021	Trace mode selection	0 to 2	0
1022	Sampling cycle	0 to 9	2
1023	Number of analog channels	1 to 8	4
1024	Sampling auto start	0, 1	0
1025	Trigger mode selection	0 to 4	0
1026	Number of sampling before trigger	0 to 100%	90%
1027	Analog source selection (1ch)	1 to 3, 5 to 14, 17 to 20, 22 to 24, 32 to 36, 39 to 42, 46, 52 to 54, 61, 62, 64, 67, 71 to 75, 87 to 98, 201 to 213, 222 to 227, 230 to 232, 235 to 238	201
1028	Analog source selection (2ch)		202
1029	Analog source selection (3ch)		203
1030	Analog source selection (4ch)		204
1031	Analog source selection (5ch)		205
1032	Analog source selection (6ch)		206
1033	Analog source selection (7ch)		207
1034	Analog source selection (8ch)		208
1035	Analog trigger channel	1 to 8	1
1036	Analog trigger operation selection	0, 1	0
1037	Analog trigger level	600 to 1400	1000
1038	Digital source selection (1ch)	1 to 255	1
1039	Digital source selection (2ch)		2
1040	Digital source selection (3ch)		3
1041	Digital source selection (4ch)		4
1042	Digital source selection (5ch)		5
1043	Digital source selection (6ch)		6
1044	Digital source selection (7ch)		7
1045	Digital source selection (8ch)		8
1046	Digital trigger channel	1 to 8	1
1047	Digital trigger operation selection	0, 1	0
1048	Display-off waiting time	0 to 60m	0m
1049	USB host reset	0, 1	0
1072	DC brake judgment time for anti-sway control operation	0 to 10s	3s
1073	Anti-sway control operation selection	0, 1	0
1074	Anti-sway control frequency	0.05 to 3Hz, 9999	1Hz
1075	Anti-sway control depth	0 to 3	0
1076	Anti-sway control width	0 to 3	0
1077	Rope length	0.1 to 50m	1m
1078	Trolley weight	1 to 50000kg	1kg
1079	Load weight	1 to 50000kg	1kg
1103	Deceleration time at emergency stop	0 to 3600s	5s
1106	Torque monitor filter	0 to 5s, 9999	9999
1107	Running speed monitor filter	0 to 5s, 9999	9999

Pr.	Name	Setting range	Initial value
1108	Excitation current monitor filter	0 to 5s, 9999	9999
1113	Speed limit method selection	0 to 2, 10, 9999	9999
1114	Torque command reverse selection	0, 1	1
1115	Speed control integral term clear time	0 to 9998ms	0s
1116	Constant output range speed control P gain compensation	0 to 100%	0%
1117	Speed control P gain 1 (per-unit system)	0 to 300, 9999	9999
1118	Speed control P gain 2 (per-unit system)	0 to 300, 9999	9999
1119	Model speed control gain (per-unit system)	0 to 300, 9999	9999
1121	Per-unit speed control reference frequency	0 to 400 Hz	120Hz*2 60Hz*3
1134	PID upper limit manipulated value	0 to 100%	100%
1135	PID lower limit manipulated value	0 to 100%	100%
1136	Second PID display bias coefficient	0 to 500, 9999	9999
1137	Second PID display bias analog value	0 to 300%	20%
1138	Second PID display gain coefficient	0 to 500, 9999	9999
1139	Second PID display gain analog value	0 to 300%	100%
1140	Second PID set point/deviation input selection	1 to 5	2
1141	Second PID measured value input selection	1 to 5	3
1142	Second PID unit selection	0 to 43, 9999	9999
1143	Second PID upper limit	0 to 100%, 9999	9999
1144	Second PID lower limit	0 to 100%, 9999	9999
1145	Second PID deviation limit	0 to 100%, 9999	9999
1146	Second PID signal operation selection	0 to 3, 10 to 13	0
1147	Second output interruption detection time	0 to 3600s, 9999	1s
1148	Second output interruption detection level	0 to 590Hz	0Hz
1149	Second output interruption cancel level	900 to 1100%	1000%
1150 to 1199	User parameters 1 to 50	0 to 65535	0
1220	Target position/speed selection	0 to 2	0
1221	Start command edge detection selection	0, 1	0
1222	First positioning acceleration time	0.01 to 360s	5s
1223	First positioning deceleration time	0.01 to 360s	5s
1224	First positioning dwell time	0 to 20000ms	0ms
1225	First positioning sub-function	0 to 2, 10 to 12, 100 to 102, 110 to 112	10
1226	Second positioning acceleration time	0.01 to 360s	5s
1227	Second positioning deceleration time	0.01 to 360s	5s
1228	Second positioning dwell time	0 to 20000ms	0ms
1229	Second positioning sub-function	0 to 2, 10 to 12, 100 to 102, 110 to 112	10
1230	Third positioning acceleration time	0.01 to 360s	5s
1231	Third positioning deceleration time	0.01 to 360s	5s
1232	Third positioning dwell time	0 to 20000ms	0ms
1233	Third positioning sub-function	0 to 2, 10 to 12, 100 to 102, 110 to 112	10
1234	Fourth positioning acceleration time	0.01 to 360s	5s
1235	Fourth positioning deceleration time	0.01 to 360s	5s
1236	Fourth positioning dwell time	0 to 20000ms	0ms
1237	Fourth positioning sub-function	0 to 2, 10 to 12, 100 to 102, 110 to 112	10
1238	Fifth positioning acceleration time	0.01 to 360s	5s
1239	Fifth positioning deceleration time	0.01 to 360s	5s

Pr.	Name	Setting range	Initial value
1240	Fifth positioning dwell time	0 to 20000ms	0ms
1241	Fifth positioning sub-function	0 to 2, 10 to 12, 100 to 102, 110 to 112	10
1242	Sixth positioning acceleration time	0.01 to 360s	5s
1243	Sixth positioning deceleration time	0.01 to 360s	5s
1244	Sixth positioning dwell time	0 to 20000ms	0ms
1245	Sixth positioning sub-function	0 to 2, 10 to 12, 100 to 102, 110 to 112	10
1246	Seventh positioning acceleration time	0.01 to 360s	5s
1247	Seventh positioning deceleration time	0.01 to 360s	5s
1248	Seventh positioning dwell time	0 to 20000ms	0ms
1249	Seventh positioning sub-function	0 to 2, 10 to 12, 100 to 102, 110 to 112	10
1250	Eighth positioning acceleration time	0.01 to 360s	5s
1251	Eighth positioning deceleration time	0.01 to 360s	5s
1252	Eighth positioning dwell time	0 to 20000ms	0ms
1253	Eighth positioning sub-function	0 to 2, 10 to 12, 100 to 102, 110 to 112	10
1254	Ninth positioning acceleration time	0.01 to 360s	5s
1255	Ninth positioning deceleration time	0.01 to 360s	5s
1256	Ninth positioning dwell time	0 to 20000ms	0ms
1257	Ninth positioning sub-function	0 to 2, 10 to 12, 100 to 102, 110 to 112	10
1258	Tenth positioning acceleration time	0.01 to 360s	5s
1259	Tenth positioning deceleration time	0.01 to 360s	5s
1260	Tenth positioning dwell time	0 to 20000ms	0ms
1261	Tenth positioning sub-function	0 to 2, 10 to 12, 100 to 102, 110 to 112	10
1262	Eleventh positioning acceleration time	0.01 to 360s	5s
1263	Eleventh positioning deceleration time	0.01 to 360s	5s
1264	Eleventh positioning dwell time	0 to 20000ms	0ms
1265	Eleventh positioning sub-function	0 to 2, 10 to 12, 100 to 102, 110 to 112	10
1266	Twelfth positioning acceleration time	0.01 to 360s	5s
1267	Twelfth positioning deceleration time	0.01 to 360s	5s
1268	Twelfth positioning dwell time	0 to 20000ms	0ms
1269	Twelfth positioning sub-function	0 to 2, 10 to 12, 100 to 102, 110 to 112	10
1270	Thirteenth positioning acceleration time	0.01 to 360s	5s
1271	Thirteenth positioning deceleration time	0.01 to 360s	5s
1272	Thirteenth positioning dwell time	0 to 20000ms	0ms
1273	Thirteenth positioning sub-function	0 to 2, 10 to 12, 100 to 102, 110 to 112	10
1274	Fourteenth positioning acceleration time	0.01 to 360s	5s
1275	Fourteenth positioning deceleration time	0.01 to 360s	5s
1276	Fourteenth positioning dwell time	0 to 20000ms	0ms
1277	Fourteenth positioning sub-function	0 to 2, 10 to 12, 100 to 102, 110 to 112	10
1278	Fifteenth positioning acceleration time	0.01 to 360s	5s
1279	Fifteenth positioning deceleration time	0.01 to 360s	5s
1280	Fifteenth positioning dwell time	0 to 20000ms	0ms
1281	Fifteenth positioning sub-function	0, 2, 10, 12, 100, 102, 110, 112	10
1282	Home position return method selection	0 to 6	4
1283	Home position return speed	0 to 30Hz	2Hz
1284	Home position return creep speed	0 to 10Hz	0.5Hz

Pr.	Name	Setting range	Initial value
1285	Home position shift amount lower 4 digits	0 to 9999	0
1286	Home position shift amount upper 4 digits	0 to 9999	0
1287	Travel distance after proximity dog ON lower 4 digits	0 to 9999	2048
1288	Travel distance after proximity dog ON upper 4 digits	0 to 9999	0
1289	Home position return stopper torque	0 to 200%	40%
1290	Home position return stopper waiting time	0 to 10s	0.5s
1292	Position control terminal input selection	0, 1	0
1293	Roll feeding mode selection	0, 1	0
1294	Position detection lower 4 digits	0 to 9999	0
1295	Position detection upper 4 digits	0 to 9999	0
1296	Position detection selection	0 to 2	0
1297	Position detection hysteresis width	0 to 32767	0
1298	Second position control gain	0 to 150s ⁻¹	25s ⁻¹
1299	Second pre-excitation selection	0, 1	0
1300 to 1343	Communication option parameters		
1348	P/PI control switchover frequency	0 to 400Hz	0Hz
1349	Emergency stop operation selection	0, 1, 10, 11	0
1350 to 1359	Communication option parameters		
1410	Starting times lower 4 digits	0 to 9999	0
1411	Starting times upper 4 digits	0 to 9999	0
1412	Motor induced voltage constant (phi f) exponent	0 to 2, 9999	9999
1413	Second motor induced voltage constant (phi f) exponent	0 to 2, 9999	9999
1480	Load characteristics measurement mode	0, 1, (2, 3, 4, 5, 81, 82, 83, 84, 85)	0
1481	Load characteristics load reference 1	0 to 400%, 8888, 9999	9999
1482	Load characteristics load reference 2	0 to 400%, 8888, 9999	9999
1483	Load characteristics load reference 3	0 to 400%, 8888, 9999	9999
1484	Load characteristics load reference 4	0 to 400%, 8888, 9999	9999
1485	Load characteristics load reference 5	0 to 400%, 8888, 9999	9999
1486	Load characteristics maximum frequency	0 to 590Hz	60/50Hz *10
1487	Load characteristics minimum frequency	0 to 590Hz	6Hz
1488	Upper limit warning detection width	0 to 400%, 9999	20%
1489	Lower limit warning detection width	0 to 400%, 9999	20%
1490	Upper limit fault detection width	0 to 400%, 9999	9999
1491	Lower limit fault detection width	0 to 400%, 9999	9999
1492	Load status detection signal delay time / load reference measurement waiting time	0 to 60s	1s
1499	Parameter for manufacturer setting. Do not set.		
Pr.CLR	Parameter clear	(0), 1	0
ALL.CL	All parameter clear	(0), 1	0
Err.CL	Fault history clear	(0), 1	0
Pr.CPY	Parameter copy	(0), 1 to 3	0
Pr.CHG	Initial value change list	—	—
IPM	IPM initialization	0, 3003	0
AUTO	Automatic parameter setting	—	—
Pr.Md	Group parameter setting	(0), 1, 2	0

- *3 01800(55K) or lower
For FR-A820-03800(75K) or higher and FR-A840-02160(75K) or higher
- *4 For FR-A820-00490(7.5K) or lower and FR-A840-00250(7.5K) or lower
- *5 For FR-A820-00630(11K) or higher and FR-A840-00310(11K) or higher
- *6 Differs according to capacities.
• 4%: FR-A820-00490(7.5K) or lower and FR-A840-00250(7.5K) or lower
• 2%: FR-A820-00630(11K) to 03160 (55K) and FR-A840-00310(11K) to 01800 (55K)
• 1%: FR-A820-03800(75K) or higher and FR-A840-02160(75K) or higher
- *7 Differs according to the voltage class. (200 V class/400 V class)
- *8 The setting is available only when a Vector control compatible option is installed. To check the availability of the parameter for each option refer to the Instruction Manual (Detailed).
- *9 The parameter number in parentheses is the one for use with the LCD operation panel and parameter unit.
- *10 Differs according to types. (FM type/CA type)
- *11 The setting is available only with the CA type.
- *12 The setting value "60" is only available for Pr.178, and "61" is only for Pr.179.
- *13 The setting values "92, 93, 192, and 193" are only available for Pr.190 to Pr.194.
- *14 Simple mode parameters. (Initially set to the extended mode.)
- *15 Parameters for CC-Link IE Field Network communication
- *16 When Pr.160="9999", only the simple mode parameters and the parameters for CC-Link IE Field Network communication are displayed.
- *17 The setting is available when the PLC function is enabled.

- *1 Differs according to capacities.
• 6%: FR-A820-00046(0.4K), 00077(0.75K) and FR-A840-00023(0.4K), 00038(0.75K)
• 4%: FR-A820-00105(1.5K) to 00250(3.7K) and FR-A840-00052(1.5K) to 00126(3.7K)
• 3%: FR-A820-00340(5.5K), 00490(7.5K) and FR-A840-00170(5.5K), 00250(7.5K)
• 2%: FR-A820-00630(11K) to 03160(55K) and FR-A840-00310(11K) to 01800(55K)
• 1%: FR-A820-03800(75K) or higher and FR-A840-02160(75K) or higher
- *2 For FR-A820-03160(55K) or lower and FR-A840-

Appendix

Appendix 1 Instructions for compliance with the EU Directives

The EU Directives are issued to standardize different national regulations of the EU Member States and to facilitate free movement of the equipment, whose safety is ensured, in the EU territory.

Since 1996, compliance with the EMC Directive that is one of the EU Directives has been legally required. Since 1997, compliance with the Low Voltage Directive, another EU Directive, has been also legally required. When a manufacturer confirms its equipment to be compliant with the EMC Directive and the Low Voltage Directive, the manufacturer must declare the conformity and affix the CE marking.

- The authorized representative in the EU
The authorized representative in the EU is shown below.
Name: Mitsubishi Electric Europe B.V.
Address: Mitsubishi-Electric-Platz 1, 40882 Ratingen, Germany

◆ EMC Directive

We declare that this inverter conforms with the EMC Directive and affix the CE marking on the inverter.

- EMC Directive: 2014/30/EU
- Standard(s): EN 61800-3:2004+A1:2012 (Second environment / PDS Category "C3")
- This inverter is not intended to be used on a low-voltage public network which supplies domestic premises. When using the inverter in a residential area, take appropriate measures and ensure the conformity of the inverter used in the residential area.
- Radio frequency interference is expected if used on such a network.
- The installer shall provide a guide for installation and use, including recommended mitigation devices.

Note:

First environment

Environment including buildings/facilities which are directly connected to a low voltage main supply which also supplies residential buildings. Directly connected means that there is no intermediate transformer between these buildings.

Second environment

Environment including all buildings/facilities which are not directly connected to a low voltage main supply which also supplies residential buildings.

◆ Note

Set the EMC filter valid and install the inverter and perform wiring according to the following instructions.

- This inverter is equipped with an EMC filter with a class C3. Enable the EMC filter. (For details, refer to the Instruction Manual (Detailed).)
- Connect the inverter to an earthed power supply.
- Install a motor and a control cable written in the EMC Installation Manual (BCN-A21041-204) and Technical News (MF-S-112, 113) according to the instruction.
- To ensure sufficient function of the built-in EMC filter motor cable lengths should not be exceeded more than 20 m.
- Confirm that the inverter conforms with the EMC Directive as the industrial drives application for final installation.

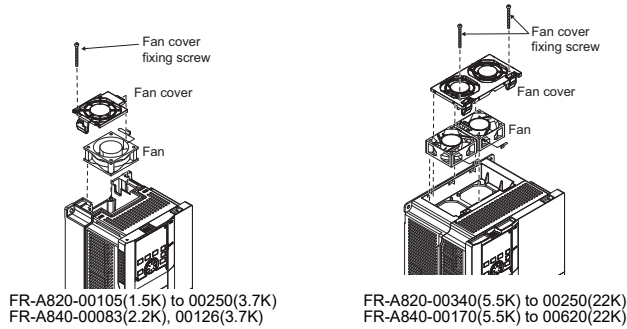
◆ Low Voltage Directive

We have self-confirmed our inverters as products compliant to the Low Voltage Directive (Conforming standard EN 61800-5-1) and affix the CE marking on the inverters.

◆ Outline of instructions

- Do not use an earth leakage current breaker as an electric shock protector without connecting the equipment to the earth. Connect the equipment to the earth securely.
- Wire the earth terminal independently. (Do not connect two or more cables to one terminal.)
- Use the cable sizes on [page 6](#) under the following conditions.
 - Surrounding air temperature: 40°C (104°F) maximum
 - If conditions are different from above, select appropriate wire according to EN 60204 and IEC 60364-5-52.
- Use a tinned (plating should not include zinc) crimp terminal to connect the earth (ground) cable. When tightening the screw, be careful not to damage the threads.
For use as a product compliant with the Low Voltage Directive, use PVC cable whose size is indicated on [page 6](#).
- Use the molded case circuit breaker and magnetic contactor which conform to the EN or IEC Standard.
- This product can cause a d.c. current in the protective earthing conductor. Where a residual current-operated protective (RCD) or monitoring (RCM) device is used for protection in case of direct or indirect contact, only an RCD or RCM of Type B is allowed on the supply side of this product.
- Use the inverter under the conditions of overvoltage category II (usable regardless of the earth (ground) condition of the power supply), overvoltage category III (usable with the earthed-neutral system power supply, 400 V class only) and pollution degree 2 or lower specified in IEC 60664. An insulating transformer needs to be installed in the input side of the FR-A820 series inverters.
 - To use the inverter of FR-A820-01540(30K) or higher and FR-A840-00770(30K) or higher (IP00) under the conditions of pollution degree 2, install it in the enclosure of IP 2X or higher.
 - To use the inverter under the conditions of pollution degree 3, install it in the enclosure of IP54 or higher.

- To use the inverter of FR-A820-01250(22K) or lower and FR-A840-00620(22K) or lower (IP20) outside of an enclosure in the environment of pollution degree 2, fix a fan cover with fan cover fixing screws enclosed.



- On the input and output of the inverter, use cables of the type and size set forth in EN 60204 and IEC 60364-5-52.
- The operating capacity of the relay outputs (terminal symbols A1, B1, C1, A2, B2 and C2) should be 30 VDC, 0.3 A. (Relay output has basic isolation from the inverter internal circuit.)
- Control circuit terminals on [page 4](#) are safely isolated from the main circuit.
- Environment (For the detail, refer to [page 3](#).)

	During operation	In storage	During transportation
Surrounding air temperature	LD, ND (initial setting), HD: 0 to +50°C SLD: 0 to +40°C	-20 to +65°C	-20 to +65°C
Ambient humidity	95% RH or less	95% RH or less	95% RH or less
Maximum altitude	2500 m *1	2500 m	10000 m

*1 For the installation at an altitude above 1000 m, consider a 3% reduction in the rated current per 500 m increase in altitude.

◆ Branch circuit protection

Class T, Class J, Class CC, or Class L fuse, or UL 489 Molded Case Circuit Breaker (MCCB) must be provided.

For the FR-A820 series, Class T, Class J, or Class CC fuse, or UL 489 Molded Case Circuit Breaker (MCCB) must be provided.

(Use a product which conforms to the EN or IEC Standard.)

FR-A820-□	00046 (0.4K)	00077 (0.75K)	00105 (1.5K)	00167 (2.2K)	00250 (3.7K)	00340 (5.5K)	00490 (7.5K)	00630 (11K)	00770 (15K)	
Rated fuse voltage (V)	240 V or more									
Fuse allowable rating (A)	Without power factor improving reactor	15	20	30	40	60	80	150	175	200
	With power factor improving reactor	15	20	20	30	50	70	125	150	200
Molded case circuit breaker (MCCB) Maximum allowable rating (A) *1	15	15	25	40	60	80	110	150	190	

FR-A820-□	00930 (18.5K)	01250 (22K)	01540 (30K)	01870 (37K)	02330 (45K)	03160 (55K)	03800 (75K)	04750 (90K)	
Rated fuse voltage (V)	240 V or more								
Fuse allowable rating (A)	Without power factor improving reactor	225	300	350	400	500	500	—	—
	With power factor improving reactor	200	250	300	350	400	500	600	700
Molded case circuit breaker (MCCB) Maximum allowable rating (A) *1	225	300	350	450	500	700	900	1000	

FR-A840-□	00023 (0.4K)	00038 (0.75K)	00052 (1.5K)	00083 (2.2K)	00126 (3.7K)	00170 (5.5K)	00250 (7.5K)	00310 (11K)	00380 (15K)	00470 (18.5K)	00620 (22K)	00770 (30K)	
Rated fuse voltage (V)	500 V or more												
Fuse allowable rating (A)	Without power factor improving reactor	6	10	15	20	30	40	70	80	90	110	150	175
	With power factor improving reactor	6	10	10	15	25	35	60	70	90	100	125	150
Molded case circuit breaker (MCCB) Maximum allowable rating (A) *1	15	15	15	20	30	40	60	70	90	100	150	175	

FR-A840-□	00930 (37K)	01160 (45K)	01800 (55K)	02160 (75K)	02600 (90K)	03250 (110K)	03610 (132K)	04320 (160K)	04810 (185K)	05470 (220K)	06100 (250K)	06830 (280K)
Rated fuse voltage (V)	500 V or more											
Fuse allowable rating (A)	Without power factor improving reactor	200	250	300	—	—	—	—	—	—	—	—
	With power factor improving reactor	175	200	250	300	350	400	500	600	700	800	900
Molded case circuit breaker (MCCB) Maximum allowable rating (A) *1	225	250	450	450	500	—	—	—	—	—	—	—

*1 Maximum allowable rating by US National Electrical Code. Exact size must be chosen for each installation.

◆ Short circuit ratings

- 200 V class

Suitable for use in a circuit capable of delivering not more than 100 kA rms symmetrical amperes, 240 V maximum.

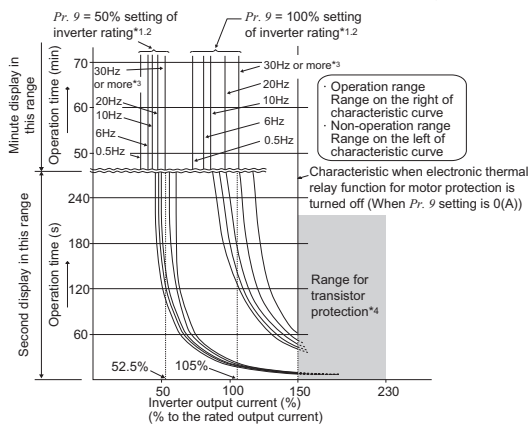
- 400 V class

Suitable for use in a circuit capable of delivering not more than 100 kA rms symmetrical amperes, 500 V maximum.

◆ Motor overload protection

When using the electronic thermal relay function as motor overload protection, set the rated motor current in **Pr.9 Electronic thermal O/L relay**.

Operation characteristics of electronic thermal relay function



This function detects the overload of the motor, stops the operation of the inverter's output transistor, and stops the output. (The operation characteristic is shown on the left.)

- When using the Mitsubishi Electric constant-torque motor

- (1) Set one of "1, 13 to 16, 50, 53, 54" in **Pr.71**. (This provides a 100% continuous torque characteristic in the low-speed range.)
- (2) Set the rated current of the motor in **Pr.9**.

- *1 When a value 50% of the inverter rated output current (current value) is set in **Pr.9**
- *2 The % value denotes the percentage to the inverter rated current. It is not the percentage to the rated motor current.
- *3 When you set the electronic thermal relay function dedicated to the Mitsubishi Electric constant-torque motor, this characteristic curve applies to operation at 6 Hz or higher.
- *4 Transistor protection is activated depending on the temperature of the heat sink. The protection may be activated even with less than 150% depending on the operating conditions.

NOTE

- The internal accumulated heat value of the electronic thermal relay function is reset by inverter power reset and reset signal input. Avoid unnecessary reset and power-OFF.
- When multiple motors are driven with a single inverter or when a multi-pole motor or a special motor is driven, install an external thermal relay (OCR) between the inverter and motors. Note that the current indicated on the motor rating plate is affected by the line-to-line leakage current (details in the Instruction Manual (Detailed)) when selecting the setting for an external thermal relay.
- The cooling effect of the motor drops during low-speed operation. Use a thermal protector or a motor with built-in thermistor.
- When the difference between the inverter and motor capacities is large and the setting is small, the protective characteristics of the electronic thermal relay function will be deteriorated. In this case, use an external thermal relay.
- A special motor cannot be protected by the electronic thermal relay function. Use an external thermal relay.
- Set **Pr.9** = "0" for vector-control-dedicated motors (SF-V5RU) because they are equipped with thermal protectors.
- Motor over temperature sensing is not provided by the drive.
- Electronic thermal memory retention function is not provided by the drive.

Appendix 2 Instructions for UL and cUL

(Standard to comply with: UL 508C, CSA C22.2 No.274-13)

◆ General precaution

CAUTION - Risk of Electric Shock -

The bus capacitor discharge time is 10 minutes. Before starting wiring or inspection, switch power off, wait for more than 10 minutes, and check for residual voltage between terminal P/+ and N/- with a meter etc., to avoid a hazard of electrical shock.

ATTENTION - Risque de choc électrique -

La durée de décharge du condensateur de bus est de 10 minutes. Avant de commencer le câblage ou l'inspection, mettez l'appareil hors tension et attendez plus de 10 minutes.

◆ Installation

The below types of inverter have been approved as products for use in enclosure and approval tests were conducted under the following conditions.

Design the enclosure so that the surrounding air temperature, humidity and ambience of the inverter will satisfy the specifications. (Refer to [page 3](#).)

◆ Branch circuit protection

For installation in the United States, Class T, Class J, Class CC, or Class L fuse, UL 489 Molded Case Circuit Breaker (MCCB), or Type E combination motor controller must be provided, in accordance with the National Electrical Code and any applicable local codes.

For installation in Canada, Class T, Class J, Class CC, or Class L fuse, UL 489 Molded Case Circuit Breaker (MCCB), or Type E combination motor controller must be provided, in accordance with the Canadian Electrical Code and any applicable local codes.

For the FR-A820 series, Class T, Class J, or Class CC fuse, or UL 489 Molded Case Circuit Breaker (MCCB), or Type E combination motor controller must be provided.

FR-A820-[]		00046 (0.4K)	00077 (0.75K)	00105 (1.5K)	00167 (2.2K)	00250 (3.7K)	00340 (5.5K)	00490 (7.5K)	00630 (11K)	00770 (15K)
Rated fuse voltage (V)		240 V or more								
Fuse allowable rating (A)	Without power factor improving reactor	15	20	30	40	60	80	150	175	200
	With power factor improving reactor	15	20	20	30	50	70	125	150	200
Molded case circuit breaker (MCCB) Maximum allowable rating (A) *1+2		15	15	25	40	60	80	110	150	190
Type E combination motor controller*3	Maximum current rating (A)	8	13	18	25	32	—	—	—	—
	Maximum SCCR (kA)*4	50	50	50	25	25	—	—	—	—

FR-A820-[]		00930 (18.5K)	01250 (22K)	01540 (30K)	01870 (37K)	02330 (45K)	03160 (55K)	03800 (75K)	04750 (90K)
Rated fuse voltage (V)		240 V or more							
Fuse allowable rating (A)	Without power factor improving reactor	225	300	350	400	500	500	—	—
	With power factor improving reactor	200	250	300	350	400	500	600	700
Molded case circuit breaker (MCCB) Maximum allowable rating (A) *1+2		225	300	350	450	500	700	900	1000
Type E combination motor controller	Maximum current rating (A)	—	—	—	—	—	—	—	—
	Maximum SCCR (kA)	—	—	—	—	—	—	—	—

FR-A840-[]		00023 (0.4K)	00038 (0.75K)	00052 (1.5K)	00083 (2.2K)	00126 (3.7K)	00170 (5.5K)	00250 (7.5K)	00310 (11K)	00380 (15K)	00470 (18.5K)	00620 (22K)	00770 (30K)
Rated fuse voltage (V)		500 V or more											
Fuse allowable rating (A)	Without power factor improving reactor	6	10	15	20	30	40	70	80	90	110	150	175
	With power factor improving reactor	6	10	10	15	25	35	60	70	90	100	125	150
Molded case circuit breaker (MCCB) Maximum allowable rating (A) *1+2		15	15	15	20	30	40	60	70	90	100	150	175
Type E combination motor controller*3	Maximum current rating (A)	4	6.3	8	13	18	25	32	—	—	—	—	—
	Maximum SCCR (kA)*4	50	50	50	50	50	25	25	—	—	—	—	—

FR-A840-[]		00930 (37K)	01160 (45K)	01800 (55K)	02160 (75K)	02600 (90K)	03250 (110K)	03610 (132K)	04320 (160K)	04810 (185K)	05470 (220K)	06100 (250K)	06830 (280K)
Rated fuse voltage (V)		500 V or more											
Fuse allowable rating (A)	Without power factor improving reactor	200	250	300	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	With power factor improving reactor	175	200	250	300	350	400	500	600	700	800	900	1000
Molded case circuit breaker (MCCB) Maximum allowable rating (A) *1+2		225	250	450	450	500	—	—	—	—	—	—	—
Type E combination motor controller	Maximum current rating (A)	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	Maximum SCCR (kA)	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

*1 Maximum allowable rating by the US National Electrical Code. Exact size must be chosen for each installation.

*2 Select an appropriate molded case circuit breaker with a rating that is suitable for the size of the cable.

*3 For UL/cUL certification, use the following product.

Model	Manufacturer	Rated Voltage, Vac
MMP-T32	Mitsubishi Electric Corp.	480Y/277

*4 Suitable for use in a circuit capable of delivering not more than 50 or 25 kA rms symmetrical amperes, 480Y/277 volts maximum when protected by the Type E combination motor controllers indicated in the above table.

*5 Type E combination motor controller is combination of Manual motor starter, Short-circuit Display Unit "UT-TU" and Power Side Terminal Cover Kit "UT-CV3".

◆ Wiring to the power supply and the motor

Refer to the National Electrical Code (Article 310) regarding the allowable current of the cable. Select the cable size for 125% of the rated current according to the National Electrical Code (Article 430).

For wiring the input (R/L1, S/L2 and T/L3) and output (U, V and W) terminals of the inverter, use the UL listed copper, stranded wires (rated at 75°C) and round crimp terminals. Crimp the crimp terminals with the crimping tool recommended by the terminal manufacturer.

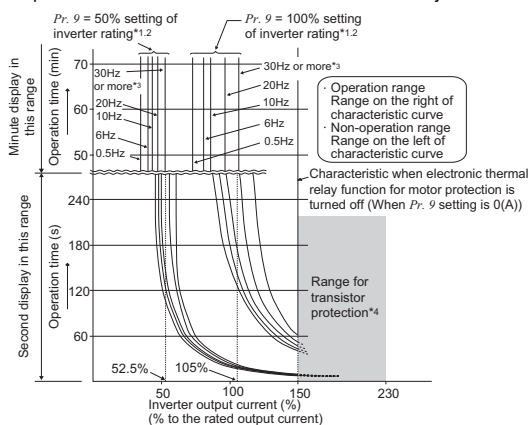
◆ Short circuit ratings

- 200 V class
Suitable for use in a circuit capable of delivering not more than 100 kA rms symmetrical amperes, 240 V maximum.
- 400 V class
Suitable for use in a circuit capable of delivering not more than 100 kA rms symmetrical amperes, 500 V maximum.

◆ Motor overload protection

When using the electronic thermal relay function as motor overload protection, set the rated motor current in **Pr.9 Electronic thermal O/L relay**.

Operation characteristics of electronic thermal relay function



This function detects the overload (overheat) of the motor, stops the operation of the inverter's output transistor, and stops the output. (The operation characteristic is shown on the left.)

- When using the Mitsubishi Electric constant-torque motor
 - (1) Set one of "1, 13 to 16, 50, 53, 54" in **Pr.71**. (This provides a 100% continuous torque characteristic in the low-speed range.)
 - (2) Set the rated current of the motor in **Pr.9**.

- *1 When a value 50% of the inverter rated output current (current value) is set in **Pr.9**
- *2 The % value denotes the percentage to the inverter rated current. It is not the percentage to the rated motor current.
- *3 When you set the electronic thermal relay function dedicated to the Mitsubishi Electric constant-torque motor, this characteristic curve applies to operation at 6 Hz or higher.
- *4 Transistor protection is activated depending on the temperature of the heat sink. The protection may be activated even with less than 150% depending on the operating conditions.

NOTE

- The internal accumulated heat value of the electronic thermal relay function is reset by inverter power reset and reset signal input. Avoid unnecessary reset and power-OFF.
- When multiple motors are driven with a single inverter or when a multi-pole motor or a special motor is driven, install an external thermal relay (OCR) between the inverter and motors. Note that the current indicated on the motor rating plate is affected by the line-to-line leakage current (details in the Instruction Manual (Detailed)) when selecting the setting for an external thermal relay.
- The cooling effect of the motor drops during low-speed operation. Use a thermal protector or a motor with built-in thermistor.
- When the difference between the inverter and motor capacities is large and the setting is small, the protective characteristics of the electronic thermal relay function will be deteriorated. In this case, use an external thermal relay.
- A special motor cannot be protected by the electronic thermal relay function. Use an external thermal relay.
- Set **Pr.9** = "0" for vector-control-dedicated motors (SF-V5RU) because they are equipped with thermal protectors.
- Motor over temperature sensing is not provided by the drive.

Appendix 3 Instructions for EAC



The product certified in compliance with the Eurasian Conformity has the EAC marking.

Note: EAC marking

In 2010, three countries (Russia, Belarus, and Kazakhstan) established a Customs Union for the purposes of revitalizing the economy by forming a large economic bloc by abolishing or reducing tariffs and unifying regulatory procedures for the handling of articles.

Products to be distributed over these three countries of the Customs Union must comply with the Customs Union Technical Regulations (CU-TR), and the EAC marking must be affixed to the products.

For information on the country of origin, manufacture year and month, and authorized sales representative (importer) in the CU area of this product, refer to the following:

- Country of origin indication
Check the rating plate of the product. (Refer to [page 3](#).)
Example: MADE IN JAPAN
- Manufactured year and month
Check the SERIAL number indicated on the rating plate of the product. (Refer to [page 3](#).)

Rating plate example

<u>□</u>	<u>○</u>	<u>○</u>	<u>○○○○○○</u>
Symbol	Year	Month	Control number
SERIAL			

The SERIAL consists of one symbol, two characters indicating the production year and month, and six characters indicating the control number. The last digit of the production year is indicated as the Year, and the Month is indicated by 1 to 9, X (October), Y (November), or Z (December).

- Authorized sales representative (importer) in the CU area
The authorized sales representative (importer) in the CU area is shown below.
Name: Mitsubishi Electric (Russia) LLC
Address: 52, bld 1 Kosmodamianskaya Nab 115054, Moscow, Russia
Phone: +7 (495) 721-2070
Fax: +7 (495) 721-2071

Appendix 4 Restricted Use of Hazardous Substances in Electronic and Electrical Products

The mark of restricted use of hazardous substances in electronic and electrical products is applied to the product as follows based on the "Management Methods for the Restriction of the Use of Hazardous Substances in Electrical and Electronic Products" of the People's Republic of China.

电器电子产品有害物质限制使用标识要求



本产品中所含有的有害物质的名称、含量、含有部件如下表所示。

- 产品中所含有害物质的名称及含量

部件名称 *2	有害物质 *1					
	铅 (Pb)	汞 (Hg)	镉 (Cd)	六价铬 (Cr (VI))	多溴联苯 (PBB)	多溴二苯醚 (PBDE)
电路板组件 (包括印刷电路板及其构成的零部件, 如电阻、电容、集成电路、连接器等)、电子部件	×	○	×	○	○	○
金属壳体、金属部件	×	○	○	○	○	○
树脂壳体、树脂部件	○	○	○	○	○	○
螺丝、电线	○	○	○	○	○	○

上表依据 SJ/T11364 的规定编制。

○: 表示该有害物质在该部件所有均质材料中的含量均在 GB/T26572 规定的限量要求以下。

×: 表示该有害物质在该部件的至少一种均质材料中的含量超出 GB/T26572 规定的限量要求。

*1 即使表中记载为 ×, 根据产品型号, 也可能会有有害物质的含量为限制值以下的情况。

*2 根据产品型号, 一部分部件可能不包含在产品中。

Appendix 5 Referenced Standard (Requirement of Chinese standardized law)

This Product is designed and manufactured accordance with following Chinese standards.

Machinery safety : GB/T 16855.1
 GB/T 12668.502
 GB 28526
 GB/T 12668.3
 Electrical safety : GB/T 12668.501
 EMC : GB/T 12668.3

WARRANTY

When using this product, make sure to understand the warranty described below.

1. Warranty period and coverage

We will repair any failure or defect (hereinafter referred to as "failure") in our FA equipment (hereinafter referred to as the "Product") arisen during warranty period at no charge due to causes for which we are responsible through the distributor from which you purchased the Product or our service provider. However, we will charge the actual cost of dispatching our engineer for an on-site repair work on request by customer in Japan or overseas countries. We are not responsible for any on-site readjustment and/or trial run that may be required after a defective unit are repaired or replaced.

[Term]

The term of warranty for Product is twelve months after your purchase or delivery of the Product to a place designated by you or eighteen months from the date of manufacture whichever comes first ("Warranty Period"). Warranty period for repaired Product cannot exceed beyond the original warranty period before any repair work.

[Limitations]

- (1) You are requested to conduct an initial failure diagnosis by yourself, as a general rule. It can also be carried out by us or our service company upon your request and the actual cost will be charged.
However, it will not be charged if we are responsible for the cause of the failure.
- (2) This limited warranty applies only when the condition, method, environment, etc. of use are in compliance with the terms and conditions and instructions that are set forth in the instruction manual and user manual for the Product and the caution label affixed to the Product.
- (3) Even during the term of warranty, the repair cost will be charged on you in the following cases;
 - a failure caused by your improper storing or handling, carelessness or negligence, etc., and a failure caused by your hardware or software problem
 - a failure caused by any alteration, etc. to the Product made on your side without our approval
 - a failure which may be regarded as avoidable, if your equipment in which the Product is incorporated is equipped with a safety device required by applicable laws and has any function or structure considered to be indispensable according to a common sense in the industry
 - a failure which may be regarded as avoidable if consumable parts designated in the instruction manual, etc. are duly maintained and replaced
 - any replacement of consumable parts (condenser, cooling fan, etc.)
 - a failure caused by external factors such as inevitable accidents, including without limitation fire and abnormal fluctuation of voltage, and acts of God, including without limitation earthquake, lightning and natural disasters
 - a failure generated by an unforeseeable cause with a scientific technology that was not available at the time of the shipment of the Product from our company
 - any other failures which we are not responsible for or which you acknowledge we are not responsible for

2. Term of warranty after the stop of production

- (1) We may accept the repair at charge for another seven (7) years after the production of the product is discontinued. The announcement of the stop of production for each model can be seen in our Sales and Service, etc.
- (2) Please note that the Product (including its spare parts) cannot be ordered after its stop of production.

3. Service in overseas

Our regional FA Center in overseas countries will accept the repair work of the Product; however, the terms and conditions of the repair work may differ depending on each FA Center. Please ask your local FA center for details.

4. Exclusion of responsibility for compensation against loss of opportunity, secondary loss, etc.

Regardless of the gratis warranty term, Mitsubishi Electric shall not be liable for compensation to:

- (1) Damages caused by any cause found not to be the responsibility of Mitsubishi Electric.
- (2) Loss in opportunity, lost profits incurred to the user by Failures of Mitsubishi Electric products.
- (3) Special damages and secondary damages whether foreseeable or not, compensation for accidents, and compensation for damages to products other than Mitsubishi Electric products.
- (4) Replacement by the user, maintenance of on-site equipment, start-up test run and other tasks.

5. Change of Product specifications

Specifications listed in our catalogs, manuals or technical documents may be changed without notice.

6. Application and use of the Product

- (1) For the use of our product, its applications should be those that may not result in a serious damage even if any failure or malfunction occurs in product, and a backup or fail-safe function should operate on an external system to product when any failure or malfunction occurs.
- (2) Our product is designed and manufactured as a general purpose product for use at general industries.
Therefore, applications substantially influential on the public interest for such as atomic power plants and other power plants of electric power companies, and also which require a special quality assurance system, including applications for railway companies and government or public offices are not recommended, and we assume no responsibility for any failure caused by these applications when used.
In addition, applications which may be substantially influential to human lives or properties for such as airlines, medical treatments, railway service, incineration and fuel systems, man-operated material handling equipment, entertainment machines, safety machines, etc. are not recommended, and we assume no responsibility for any failure caused by these applications when used.
We will review the acceptability of the abovementioned applications, if you agree not to require a specific quality for a specific application. Please contact us for consultation.

◆ About the enclosed CD-ROM

- The enclosed CD-ROM contains PDF copies of the manuals related to this product.

◆ Before using the enclosed CD-ROM

- The copyright and other rights of the enclosed CD-ROM all belong to Mitsubishi Electric Corporation.
- No part of the enclosed CD-ROM may be copied or reproduced without the permission of Mitsubishi Electric Corporation.
- Specifications of the enclosed CD-ROM are subject to change for modification without notice.
- We are not responsible for any damages and lost earnings, etc. from use of the enclosed CD-ROM.
- Trademarks

Microsoft, Windows, Windows Vista, and Internet Explorer are either registered trademarks or trademarks of Microsoft Corporation in the United States and/or other countries.

Adobe and Adobe Reader are either registered trademarks or trademarks of Adobe Systems Incorporated in the United States and/or other countries.

Intel and Pentium are trademarks of Intel Corporation in the United States and/or other countries.

Other company and product names of companies herein are all trademarks or registered trademarks of those respective companies.

- Warranty

We do not provide a warranty against defects in the enclosed CD-ROM and related documents.



- This is a personal computer dedicated CD-ROM. Do not attempt to play it on ordinary audio devices. The loud volume may damage hearing and speakers.

◆ System requirements for the enclosed CD-ROM

- The following system is required to read instruction manuals contained in the enclosed CD-ROM.

Item	Specifications
OS	Microsoft® Windows® 10, Windows® 8.1, Windows® 8, Windows® 7, Windows Vista®
CPU	Intel® Pentium® or better processor
Memory	128 MB of RAM
Hard disk	90 MB of available hard-disk space
CD-ROM drive	Double speed or more (more than quadruple speed is recommended)
Monitor	800×600 dots or more
Application	Adobe® Reader® 7.0 or more Internet Explorer® 6.0 or more

◆ Operating method of the enclosed CD-ROM

- How to read instruction manuals
 - Step 1. Start the personal computer and place the enclosed CD-ROM in the CD-ROM drive.
 - Step 2. The main window will automatically open in the web browser.
 - Step 3. Choose your language from a language menu.
 - Step 4. Click the manual you want to read in the "INSTRUCTION MANUAL" list.
 - Step 5. The PDF manual will open.
- Manual opening of the enclosed CD-ROM
 - Step 1. Start the personal computer and place the enclosed CD-ROM in the CD-ROM drive.
 - Step 2. Open the "index.html" file.
 - Step 3. The main window will open in the web browser. Follow the previous steps from Step 3 to Step 5.
- PDF data of the instruction manual are stored in "MANUAL" folder on the enclosed CD-ROM.

REVISIONS

*The manual number is given on the bottom left of the back cover.

Revision date	*Manual number	Revision
Aug. 2015	IB(NA)-0600600-B	First edition
Oct. 2016	IB(NA)-0600600-C	<p>Added</p> <ul style="list-style-type: none"> Start count monitor (Pr.1410, Pr.1411) Enhanced functions in the position command source selection (Pr.419 = 10, 100, 110, 1110) Enhanced auxiliary functions for position control by point tables (auxiliary function parameter setting: 2, 12, 102, 112) Enhanced function in the stop mode selection at communication error (Pr.502 = 4) Excitation current low-speed scaling factor (Pr.14 = 12 to 15, Pr.85, Pr.86, Pr.565, Pr.566, Pr.617) Motor induced voltage constant (Pr.1412, Pr.1413) Pr.1000 Direct setting selection Input signals (CLRN, JOGF, JOGR) Output signal (SAFE)
Jun. 2017	IB(NA)-0600600-D	<p>Added</p> <ul style="list-style-type: none"> Load characteristics fault detection (Pr.1480 to Pr.1492) Droop control using the per-unit speed control reference frequency (Pr.288 (Pr.681) = "20 to 22") Torque current command limit (Pr.801, Pr.803 = "2") PID manipulated amount: 0 to 100% (Pr.1015 = "2, 12") Undervoltage level setting for the 200 V class inverter (Pr.598) Pr.1348 P/PI control switchover frequency Pr.1349 Emergency stop operation selection Operation selection at a communication error (Pr.502 = "11, 12") Multi-revolution counter monitoring <p>Edited</p> <ul style="list-style-type: none"> Pr.275 setting range: 0 to 300%
Mar. 2019	IB(NA)-0600600-E	<p>Added</p> <ul style="list-style-type: none"> Reset selection/disconnected PU detection/PU stop selection (Pr.75 = "1000 to 1003, 1014 to 1017, 1100 to 1103, 1114 to 1117") External fault input signal (Pr.178 to Pr.189 = "32") Communication reset selection/Ready bit status selection (Pr.349 = "100, 101") PLC function (Pr.414 = "11, 12", Pr.675) Position command source selection (Pr.419 = "200, 210, 300, 310, 1310") Pulse monitor selection (Pr.430 = "2000 to 2005, 2012, 2013, 2100 to 2105, 2112, 2113, 3000 to 3005, 3012, 3013, 3100 to 3105, 3112, 3113") Monitor with sign selection (Pr.1018 = "1") Referenced Standard (Requirement of Chinese standardized law) Application of caution labels
Jun. 2020	IB(NA)-0600600-F	<p>Added</p> <ul style="list-style-type: none"> Main circuit capacitor life measurement at power OFF (every time) (Pr.259 = "11") Pr.506 Display estimated main circuit capacitor residual life Current input check terminal selection (Pr.573 = "11 to 14, 21 to 24") Low-speed forward rotation command (RLF) signal, Low-speed reverse rotation command (RLR) signal Cooling fan operation selection during the test operation (Pr.244 = "1000, 1001, 1101 to 1105") Pr.507 Display/reset ABC1 relay contact life, Pr.508 Display/reset ABC2 relay contact life <p>Edited</p> <ul style="list-style-type: none"> Tightening torque specifications

FR-A800/A800 Plus Series

Instruction Manual Supplement

1 Emergency drive



This function is used in case of emergency such as a fire to forcibly continue inverter operation to drive a motor without activating protective functions even if the inverter detects a fault. Using this function may cause damage of the motor or the inverter because driving the motor is given the highest priority. Use this function for emergency operation only. When the inverter is damaged by a fault, the motor operation can be continued by switching to the commercial power supply operation.

The emergency drive function is available only for standard structure models and IP55 compatible models.

Pr.	Name	Initial value		Setting range	Description
		FM	CA		
523 H320*1	Emergency drive mode selection	9999		100, 111, 112, 121, 122, 123, 124, 200, 211, 212, 221, 222, 223, 224, 300, 311, 312, 321, 322, 323, 324, 400, 411, 412, 421, 422, 423, 424	Select the operation mode of the emergency drive.
				9999	Emergency drive disabled.
524 H321*1*2	Emergency drive running speed	9999		0 to 590 Hz*3	Set the running frequency in the fixed frequency mode of the emergency drive (when the fixed frequency mode is selected in Pr.523)
				0% to 100%*3	Set the PID set point in the PID control mode of the emergency drive (when the PID control mode is selected in Pr.523)
				9999*3	Emergency drive disabled.
515 H322*1	Emergency drive dedicated retry count	1		1 to 200	Set the retry count during emergency drive operation.
				9999*3	Without retry count excess (no restriction on the number of retries).
1013 H323*1	Emergency drive running speed after retry reset	60 Hz	50 Hz	0 to 590 Hz	Set the frequency for operation after a retry when any of E.CPU, E.1 to E.3, and E.5 to E.7 occurs during emergency drive operation.
514 H324*1	Emergency drive dedicated waiting time	9999		0.1 to 600 s	Set the retry waiting time during emergency drive operation.
				9999	The Pr.68 setting is applied to the operation.
136 A001	MC switchover interlock time	1 s		0 to 100 s	Set the operation interlock time for MC2 and MC3.
139 A004	Automatic switchover frequency from inverter to bypass operation	9999		0 to 60 Hz	Set the frequency at which the inverter-driven operation is switched over to the commercial power supply operation when the condition for the electronic bypass is established during emergency drive operation.
				8888, 9999	Electronic bypass during emergency drive is disabled.
57 A702	Restart coasting time	9999		0	Coasting time differs according to the inverter capacity. (Refer to the description of the automatic restart after instantaneous power failure function in the Instruction Manual (Detailed) or the Instruction Manual (Function).)
				0.1 to 30 s	Set the waiting time for the inverter to perform a restart after restoring power due to an instantaneous power failure.
				9999	No restart

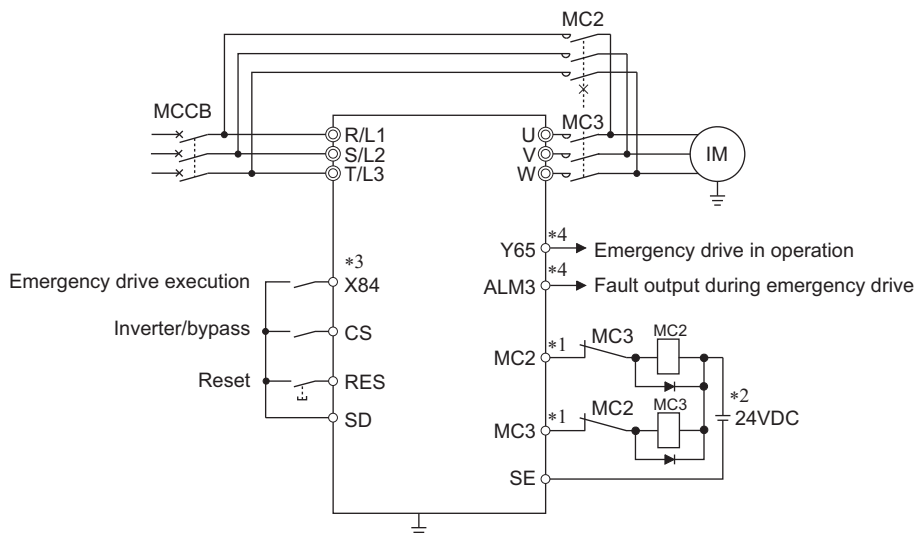
*1 The setting is available for the standard structure model and the IP55 compatible model.

*2 Set **Pr.524** after setting **Pr.523**.

*3 When **Pr.523** = "100, 200, 300, or 400", the emergency drive is activated regardless of the **Pr.524** setting.

◆ Connection diagram

- A connection diagram of the emergency drive (commercial mode) is as follows.



*1 Be careful of the capacity of the sequence output terminals.

The applied terminals differ by the settings of **Pr.190 to Pr.196 (Output terminal function selection)**.

Output terminal capacity	Output terminal permissible load
Open collector output of inverter (RUN, SU, IPF, OL, FU)	24 VDC 0.1 A
Inverter relay output (A1-C1, B1-C1, A2-B2, B2-C2) Relay output option (FR-A8AR)	230 VAC 0.3 A 30 VDC 0.3 A

*2 When connecting a DC power supply, insert a protective diode.

When connecting an AC power supply, use relay output terminals of the inverter or contact output terminals of the relay output option (FR-A8AR).

*3 The applied terminals differ by the settings of **Pr.180 to Pr.189 (Input terminal function selection)**

*4 The applied terminals differ by the settings of **Pr.190 to Pr.196 (Output terminal function selection)**.

NOTE

- Be sure to provide a mechanical interlock for MC2 and MC3.

◆ Emergency drive execution sequence

Point

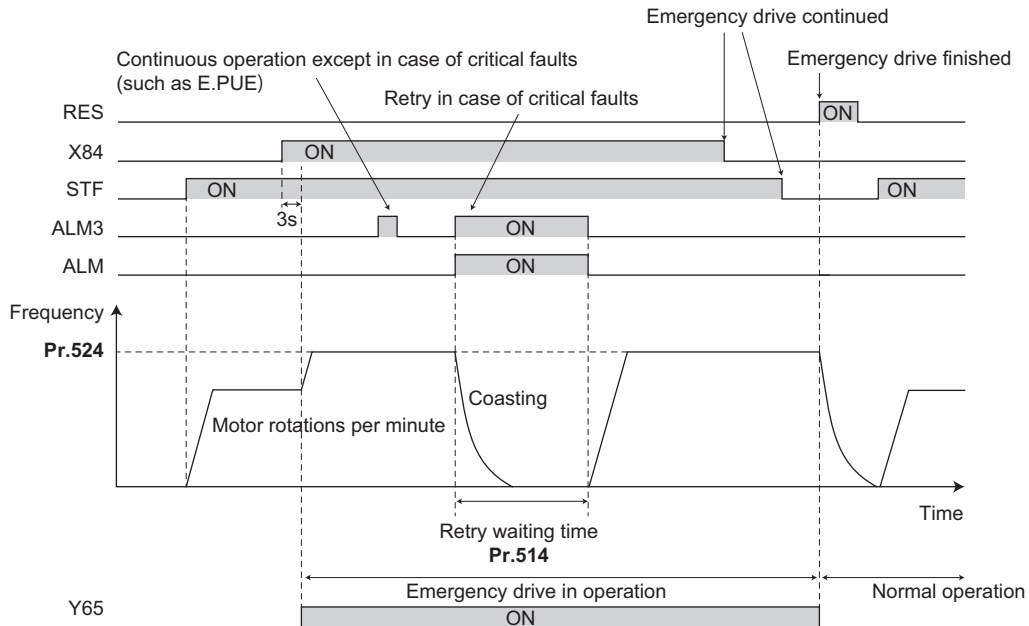
- When the X84 signal is ON for 3 seconds, the emergency drive is activated.
- The Y65 signal turns ON during emergency drive operation.
- "ED" appears on the operation panel during emergency drive operation.
- The ALM3 signal turns ON when a fault occurs during emergency drive operation.

- To activate the emergency drive, the X84 signal needs to be ON for three seconds while all the following conditions are satisfied.

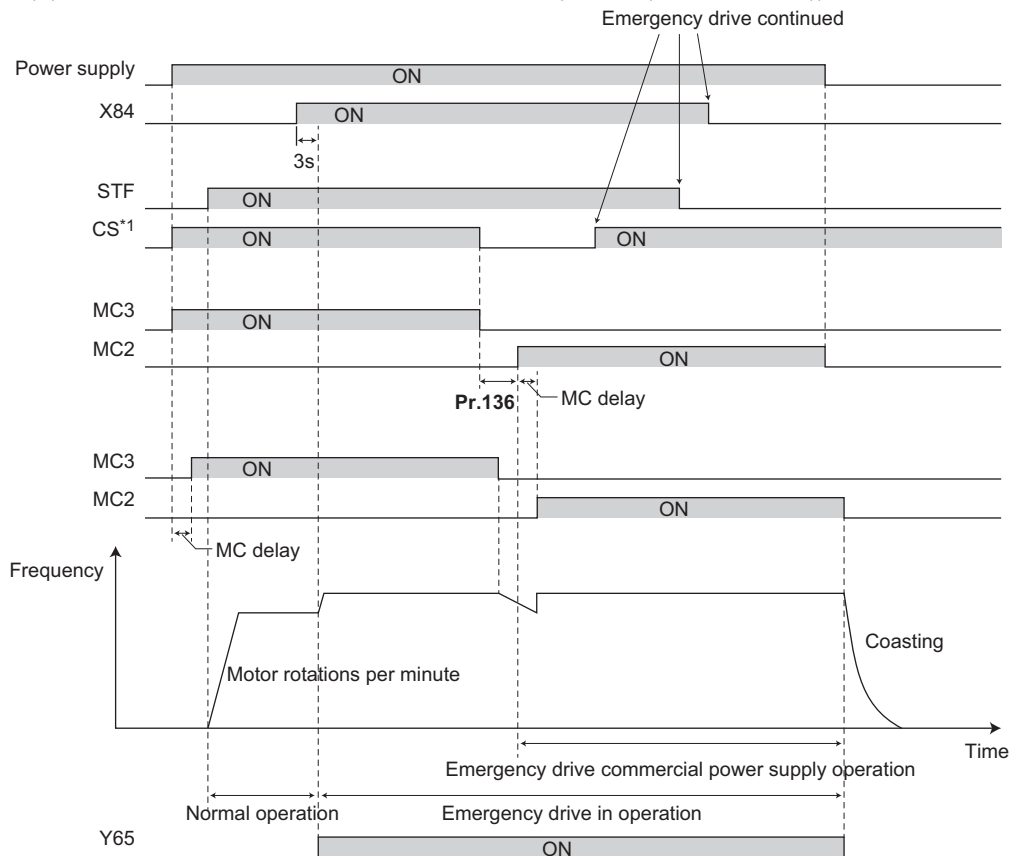
Item	Condition
Emergency drive parameter settings	Pr.523 ≠ "9999" Pr.524 ≠ "9999" (Setting is not required when Pr.523 = "100, 200, 300, or 400".)
Control method	Either of the following control methods is selected (when Pr.800 = "9, 10, 20, 109, or 110" or Pr.451 = "10, 20, 110, or 9999") <ul style="list-style-type: none"> • V/F control • Advanced magnetic flux vector control • Real sensorless vector control (speed control) • PM sensorless vector control (speed control) • PM sensorless vector control test operation
Contradictory condition	None of the following conditions are satisfied. <ul style="list-style-type: none"> • Enabling the electronic bypass sequence function • Enabling the brake sequence function • Using the FR-A8NS (option) • During offline auto tuning • Supplying power through terminals R1 and S1 • Pr.30 = "2, 102"

- When the "retry" (**Pr.523** = "2□□, 3□□") is selected, it is recommended to use the automatic restart after instantaneous power failure function at the same time.
- Parameter setting is not available during emergency drive operation.
- To return to the normal operation during emergency drive operation, do the following. (The operation will not be returned to normal only by turning OFF the X84 signal.)
Reset the inverter, or turn the power supply OFF.
Clear a fault by turning ON the X51 signal while the sequence function is enabled (when the protective function is activated).
- The operation is switched over to the commercial power supply operation in case of the following during emergency drive operation while the commercial mode or the retry / commercial mode is selected.
24 V external power supply operation, power failure status or operation with the power supplied through R1/S1 (except when the DC feeding mode 1 or 2 is selected), undervoltage
- To input the X84 signal, set "84" in any of **Pr.178 to Pr.189 (Input terminal function selection)** to assign the function.
- For the terminal used for the Y65 signal output, assign the function by setting "65 (positive logic)" or "165 (negative logic)" in any of **Pr.190 to Pr.196 (Output terminal function selection)**. For the terminal used for the ALM3 signal output, assign the function by setting "66 (positive logic)" or "166 (negative logic)" in any of **Pr.190 to Pr.196 (Output terminal function selection)**.
- The X84 signal input is valid either through the external terminal or via network regardless of the **Pr.338** and **Pr.339** settings (Selection of control source in Network operation mode).
- During emergency drive operation, the operation is performed as **Pr.502 Stop mode selection at communication error** = "0 (initial value)" and communication errors (such as E.SER) do not occur. (A protective function is performed according to its operation during emergency drive operation.)

- The following diagram shows the operation of the emergency drive function (in the retry / output shutoff mode or in the fixed frequency mode (**Pr.523** = "211")).



- The following diagram shows the operation of switching over to the commercial power supply operation during emergency drive operation by using the CS signal (when the electronic bypass during emergency drive operation is enabled) (in the commercial mode or in the fixed frequency mode (**Pr.523** = "411")).



*1 Input the CS signal via an external terminal.

NOTE

- The emergency drive function is not available for the FR-A800-CRN and FR-B, B3 series inverters.

◆ Emergency drive operation selection (Pr.523, Pr.524)

- Use **Pr.523 Emergency drive mode selection** to select the emergency drive operation. Set a value in the hundreds place to select the operation when a valid protective function is activated (critical fault) during emergency drive. Set values in the ones and tens places to select the operation method.

Pr.523 setting	Emergency drive operation mode		Description
100	Output shutoff mode		Output shutoff at a critical fault occurrence.
200	Retry / output shutoff mode		Retry operation at a critical fault occurrence. (Output shutoff at the occurrence of a fault for which retry is not permitted.) The output is shut off when a critical fault for which retry is not permitted occurs, or the retry count is exceeded.
300 ^{*1}	Retry / commercial mode		Retry operation at a critical fault occurrence. (Electronic bypass at the occurrence of a critical fault for which retry is not permitted.) The operation is switched over to the commercial power supply operation when a critical fault for which retry is not permitted occurs, or the retry count is exceeded. While Pr.515 = "9999", the operation is switched over to the commercial power supply operation when the retry count reaches 200.
400 ^{*1}	Commercial mode		The operation is switched over to the commercial power supply operation when a critical fault occurs.
000	Normal operation		The operation is performed with the same set frequency and by the same starting command as those in the normal operation. Use this mode to avoid output shutoff due to a fault.
011	Fixed frequency mode	Forward rotation	The operation is forcibly performed with the frequency set in Pr.524 . Even when the motor is stopped, the operation is started by the emergency drive operation.
012		Reverse rotation	
021	PID control mode	Forward rotation	The operation is performed under PID control using the Pr.524 setting as a set point. The measured values are input in the method set in Pr.128 .
022		Reverse rotation	
023		Forward rotation (Second PID measured value input)	The operation is performed under PID control using the Pr.524 setting as a set point. The measured values are input in the method set in Pr.753 .
024		Reverse rotation (Second PID measured value input)	
9999	Emergency drive disabled.		

*1 Under PM sensorless vector control, the operation is not switched over to the commercial power supply operation and the output is shut off.

NOTE

- The operation is automatically switched from the PU operation mode or External/PU combined operation mode to the External operation mode when the emergency drive is activated in the fixed frequency mode or in the PID control mode.

◆ Retry operation during emergency drive (Pr.515, Pr.514)

- Set the retry operation during emergency drive operation. Use **Pr.515 Emergency drive dedicated retry count** to set the retry count, and use **Pr.514 Emergency drive dedicated waiting time** to set the retry waiting time.
- The ALM signal output conditions depend on the **Pr.67 Number of retries at fault occurrence** setting. (Refer to the description of the retry function in the Instruction Manual (Detailed) or the Instruction Manual (Function).)
- For the protective functions (critical faults) for which a retry is performed during emergency drive operation, refer to [page 7](#).

NOTE

- During emergency drive operation, **Pr.65 Retry selection** is not available.

◆ Electronic bypass during emergency drive (Pr.136, Pr.139, Pr.57)

- For selecting the commercial mode (Pr.523 = "3□□, 4□□"), setting is required as follows.
Set **Pr.136 MC switchover interlock time** and **Pr.139 Automatic switchover frequency from inverter to bypass operation** and assign MC2 and MC3 signals to output terminals.
When the CS signal is assigned to an input terminal, set **Pr.57 Restart coasting time** ≠ "9999" and input the CS signal through the terminal. (In the initial setting, the CS signal is assigned to the terminal CS.)
Select V/F control, Advanced magnetic flux vector control, or Real sensorless vector control. (Under PM sensorless vector control, the operation is not switched over to the commercial power supply operation the output is shut off.)
- During emergency drive operation, the operation is switched over to the commercial power supply operation when any of the following conditions is satisfied.
CS signal turns OFF.
A critical fault for which retry is not permitted occurs while **Pr.523** = "3□□".
A critical fault occurs while **Pr.523** = "4□□".
- While the motor is driven by the inverter during emergency drive operation, if a condition for electronic bypass is satisfied, the output frequency is accelerated/decelerated to the **Pr.139** setting. When the frequency reaches the set frequency, the operation is switched over to the commercial power supply operation. (The operation is immediately switched over to the commercial power supply operation during output shutoff due to a critical fault occurrence.)
- If the parameter for electronic bypass is not set while the commercial mode is set (**Pr.523** = "3□□, 4□□"), the operation is not switched over to the commercial power supply operation even when a condition for switchover is satisfied, and the output is shut off.
- To assign the MC2 and MC3 signals to output terminals, use any two of **Pr.190 to Pr.196 (Output terminal function selection)** and set "18 (positive logic)" for the MC2 signal and set "19 (positive logic)" for the MC3 signal.
- Operation of magnetic contactor (MC2, MC3)

Magnetic contactor	Installation location	Operation	
		During commercial power supply operation	During inverter operation
MC2	Between power supply and motor	Shorted	Open
MC3	Between inverter output side and motor	Open	Shorted

- The input signals are as follows.

Signal	Function	Operation	MC operation ^{*4}	
			MC2	MC3
CS ^{*1}	Inverter/bypass	ON: Inverter operation	×	○
		OFF: Emergency drive commercial power supply operation ^{*2}	○	×
X84	Emergency drive operation	ON: Emergency drive operation	—	—
		OFF: Normal operation ^{*3}	×	○
RES	Operation status reset	ON: Reset	×	No change
		OFF: Normal operation	—	—

*1 Input the CS signal via an external terminal. (Set **Pr.162** = "0 to 3, 10 to 13" or **Pr.338** = "1".)

*2 If the signal is turned ON after switchover to the emergency drive commercial power supply operation, the operation will not be returned to the inverter-driven operation.

*3 If the signal is turned OFF during the emergency drive operation, the operation will not be returned to normal.

*4 MC operation is as follows.

Notation	MC operation
○	ON
×	OFF
—	During inverter operation: MC2-OFF, MC3-ON During commercial power supply operation: MC2-ON, MC3-OFF
No change	The operation status before changing the signal state to ON or OFF is held.

NOTE

- During electronic bypass operation while the electronic bypass sequence is enabled (**Pr.135** = "1"), the emergency drive function is not available.

◆ PID control during emergency drive operation

- During emergency drive operation in the PID control mode, the operation is performed under PID control using the **Pr.524** setting as a set point. Input the measured values in the method set in **Pr.128** or **Pr.753**.
- When the PID control mode is selected for emergency drive, the PID action during emergency drive operation is as follows depending on the PID control setting.

Item	PID control action		
	Set point / measured value input setting	Deviation input setting	Without PID control setting
Measured value input selection (Pr.128, Pr.753)	Held	Terminal 4 input	Terminal 4 input
Forward action / reverse action selection (Pr.128, Pr.753)	Held	Held	Reverse action
Proportional band (Pr.129, Pr.756)	Held	Held	100% (initial value)
Integral time (Pr.130, Pr.757)	Held	Held	1 s (initial setting)
Differential time (Pr.134, Pr.758)	Held	Held	Not used (initial setting)
Applied to the frequency / calculation only (Pr.128, Pr.753)	Applied to the frequency	Applied to the frequency	Applied to the frequency
Dancer control	Invalid	Invalid	Invalid
Other PID-related settings	Held	Held	Held

- While the "retry" (**Pr.523** = "22[, 32[") is selected in the PID control mode, if a retry occurs at an occurrence of E.CPU, E.1 to E.3, or E.5 to E.7 during emergency drive operation, the operation is performed not under PID control but with the fixed frequency.

Use **Pr.1013 Emergency drive running speed after retry reset** to set the fixed frequency.

◆ Operation of protective functions during emergency drive

- Operation of protective functions during emergency drive is as follows.

Protective function	Operation during emergency drive	Protective function	Operation during emergency drive	Protective function	Operation during emergency drive
E.OC1	Retry	E.OP3	The function is disabled.	E.ECA	The function is disabled.
E.OC2	Retry	E.16	The function is disabled.	E.MB1	The function is disabled.
E.OC3	Retry	E.17	The function is disabled.	E.MB2	The function is disabled.
E.OV1	Retry	E.18	The function is disabled.	E.MB3	The function is disabled.
E.OV2	Retry	E.19	The function is disabled.	E.MB4	The function is disabled.
E.OV3	Retry	E.20	The function is disabled.	E.MB5	The function is disabled.
E.THT	Retry	E.PE	Output shutoff	E.MB6	The function is disabled.
E.THM	Retry	E.PUE	The function is disabled.	E.MB7	The function is disabled.
E.FIN	Retry	E.RET	Output shutoff	E.EP	The function is disabled.
E.IPF	The function is disabled.	E.PE2	Output shutoff	E.MP	The function is disabled.
E.UVT	The function is disabled.	E.CPU	Retry	E.EF	The function is disabled.
E.ILF	The function is disabled.	E.CTE	The function is disabled.	E.IAH	The function is disabled.
E.OLT	Retry	E.P24	The function is disabled.	E.LCI	The function is disabled.
E.SOT	Retry	E.CDO	Retry	E.PCH	The function is disabled.
E.LUP	The function is disabled.	E.IOH	Output shutoff	E.PID	The function is disabled.
E.LDN	The function is disabled.	E.SER	The function is disabled.	E.1	Retry ^{*2}
E.BE	Retry ^{*1}	E.AIE	The function is disabled.	E.2	Retry ^{*2}
E.GF	Retry	E.USB	The function is disabled.	E.3	Retry ^{*2}
E.LF	The function is disabled.	E.SAF	Retry ^{*1}	E.5	Retry ^{*2}
E.OHT	Retry	E.PBT	Retry ^{*1}	E.6	Retry ^{*1*2}
E.PTC	Retry	E.OS	The function is disabled.	E.7	Retry ^{*1*2}
E.OPT	The function is disabled.	E.OSD	The function is disabled.	E.11	The function is disabled.
E.OP1	The function is disabled.	E.ECT	The function is disabled.	E.13	Output shutoff
E.OP2	The function is disabled.	E.OD	The function is disabled.		

*1 While the switchover to the commercial power supply operation during emergency drive operation is enabled, when the same protective function is activated twice consecutively, the retry is attempted up to twice.

*2 In normal operation (**Pr.523** = "200 or 300"), the start signal is turned OFF at the same time the retry function resets the protective function. Input the start signal again to resume the operation.

- The fault output during emergency drive operation is as follows.

Signal	Pr.190 to Pr.196 setting		Description
	Positive logic	Negative logic	
ALM	99	199	Turns ON at the occurrence of a fault that causes the above-mentioned "retry" or "output shutoff" during emergency drive operation.
ALM3	66	166	Output when a fault occurs during emergency drive operation. During emergency drive operation, if a fault that does not activate any protective function occurs, the signal turns ON for 3 seconds and then turns OFF.

◆ Input signal operation

- During emergency drive operation in the fixed frequency mode or in the PID control mode, input signals unrelated to the emergency drive become invalid with some exceptions.
- The following table shows functions of the signals that do not become invalid during emergency drive operation in the fixed frequency mode or in the PID control mode.

Input signal status	Fixed frequency mode	PID control mode
Valid	OH, X31 ^{*1} , X32, X41 ^{*1} , TRG, TRC, X51, RES, X70, X71	OH, X31 ^{*1} , X32, X41 ^{*1} , TRG, TRC, X51, RES, X70, X71
Held	RT, X9, X17, X18, MC, SQ, X84	RT, X9, X17, X18, MC, SQ, X64, X65, X66, X67, X79, X84
Always-ON	—	X14, X77, X78, X80

^{*1} The signal is available only for the FR-A800-LC.

◆ Emergency drive status monitor

- Set "68" in **Pr.52, Pr.774 to Pr.776, Pr.992** to monitor the status of the emergency drive on the operation panel.
- Description of the status monitor

Operation panel indication	Description	
	Emergency drive setting	Emergency drive operating status
0	Emergency drive function setting is not available.	—
1	Electronic bypass during emergency drive operation is disabled.	During normal operation
2		Operating properly
3		A certain alarm is occurring. ^{*2}
4		Emergency drive in operation
5		A critical fault is occurring. The operation is being continued by the retry.
11	Electronic bypass during emergency drive operation is enabled.	During normal operation
12		Operating properly
13		A certain alarm is occurring. ^{*2}
14		Emergency drive in operation
15		A critical fault is occurring. The operation is being continued by the retry.
20 ^{*1}		Electronic bypass is started during emergency drive (during acceleration/ deceleration to the switchover frequency).
30 ^{*1}		During electronic bypass during emergency drive (waiting during the interlock time).
40 ^{*1}		During commercial power supply operation during emergency drive

^{*1} The first digit remains the same as the previous numerical value (fault condition).

^{*2} "A certain alarm" means a protective function disabled during emergency drive shown in the tables on [page 7](#).

⚠ CAUTION

- When the emergency drive operation is performed, the operation is continued or the retry is repeated even when a fault occurs, which may damage or burn the inverter and motor. Before restarting the normal operation after using this function, make sure that the inverter and motor have no fault. Any damage of the inverter or the motor caused by using the emergency drive function is not covered by the warranty even within the guarantee period.

2 Forward rotation output (Y30) signal and Reverse rotation output (Y31) signal

The Forward rotation output (Y30) signal and Reverse rotation output (Y31) signal become available under encoder feedback control.

- Under Vector control or encoder feedback control, the Forward rotation output (Y30) signal or the Reverse rotation output (Y31) signal is output according to the actual rotation direction of the motor.

NOTE

- For the details on the Y30 and Y31 signals, refer to the Instruction Manual (Detailed) or the Instruction Manual (Function).
-

FR-A800/A800 Plus Series

Instruction Manual Supplement

1 Internal storage device fault (E.PE6)

The operation of the storage device in the inverter can be checked.

If a data fault occurs in the storage device in the inverter, the protective function (E.PE6) is activated.

When the read value of **Pr.890** is "7" or smaller, an inverter reset after All parameter clear can return the operation to normal. (The parameters that had been changed before All parameter clear must be set again.)

Operation panel indication	E.PE6	E. PEE	FR-LU08 indication	Fault
Name	Internal storage device fault			
Description	This protective function is activated by an inverter reset if writing data fails due to power-OFF or a data fault occurs in the storage device during parameter operations ^{*1} .			
Check point	Check if the power was turned OFF during parameter operations.			
Corrective action	Check the power supply or the devices on the power system to check that the devices have no fault. <ul style="list-style-type: none"> When E.PE6 occurs due to power-OFF during parameter operations: Check the read value of Pr.890. When the value is "7" or smaller, perform All parameter clear and then an inverter reset. The parameters that had been changed before All parameter clear must be set again. When E.PE6 occurs due to other reason (such as turning OFF/ON the power or an inverter reset): Contact your sales representative. 			

*1 For example, when parameter clear, All parameter clear, Parameter copy, or offline auto tuning is performed in the inverter, or when parameter batch write is performed in FR Configurator2.

NOTE

- "E.PE6" does not activate the retry function.
- "E.PE6" outputs the Fault output 3 (Y91) signal.
- "E.PE6" turns OFF the Safety monitor output (SAFE) signal.
- "E.PE6" is not cleared by turning ON the Fault clear (X51) signal.
- "E.PE6" is not activated during emergency drive operation.
- The communication data code for "E.PE6" is 172 (HAC).

◆ Checking faulty area in the internal storage device

When E.PE6 occurs, faulty area in the internal storage device can be checked by reading **Pr.890**.

Pr.	Name	Initial value	Setting range	Description
890 H325	Internal storage device status indication	0	(0 to 9999)	A faulty area detected by self-check function can be indicated in the internal storage device.



- Use the read value of **Pr.890** to check the faulty area.
- The following table shows faulty areas indicated by the read value of **Pr.890**. Some read values indicate that there are multiple faulty areas. (For example, the read value "7" indicates that all the areas described in No. 1 to No. 3 are faulty.)

No.	Read value	Description
1	1, 3, 5, 7	Storage area other than the area for parameter settings is faulty (such as area for the set frequency). (When All parameter clear is performed, the set frequency, remotely-set frequency, host name for Ethernet communication, position pulse, multi-revolution counter, and offline auto tuning data are cleared.)
2	2, 3, 6, 7	Storage area for standard parameter settings is faulty.
3	4, 5, 6, 7	Storage area for communication parameter settings is faulty.
4	8 to 9999	Area for manufacturer setting

2 Note for terminal P3 (200/400 V class only)

Some descriptions about terminal P3 are incorrect in the Instruction Manual. The descriptions are corrected as follows.

◆ Details on the main circuit terminals

Use terminal P3 only when a brake resistor is connected.

[Incorrect]

Terminal symbol	Terminal name	Terminal function description
P3, PR	Brake resistor connection for FR-A820-00770(15K) to 01250(22K), or FR-A840-00470(18.5K) to 01800(55K)	Connect an optional brake resistor across terminals P3 and PR. Connecting a brake resistor increases the regenerative braking capability.
P/+, N/-	Brake unit connection	Connect the brake unit (FR-BU2, FR-BU, BU), power regeneration common converter (FR-CV), power regeneration converter (MT-RC), high power factor converter (FR-HC2), multifunction regeneration converter (FR-XC), or DC power supply (under DC feeding mode). When connecting multiple inverters, FR-A820-00770(15K) to 01250(22K) or FR-A840-00470(18.5K) to 01800(55K), in parallel using the FR-CV, FR-HC2, or FR-XC, always use either terminal P/+ or P3 for the connection. (Do not use terminals P/+ and P3 together.) Do not connect the DC power supply between terminals P3 and N/-. Use terminals P/+ and N/- for DC feeding.
P3, N/-	Brake unit connection for FR-A820-00770(15K) to 01250(22K), or FR-A840-00470(18.5K) to 01800(55K)	Do not connect the DC power supply between terminals P3 and N/-. Use terminals P/+ and N/- for DC feeding.

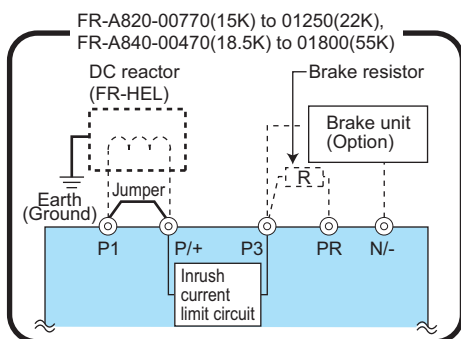
[Correct]

Terminal symbol	Terminal name	Terminal function description
P3, PR	Brake resistor connection for FR-A820-00770(15K) to 01250(22K), or FR-A840-00470(18.5K) to 01800(55K)	Connect an optional brake resistor across terminals P3 and PR. Connecting a brake resistor increases the regenerative braking capability.
P/+, N/-	Brake unit connection	Connect the brake unit (FR-BU2, FR-BU, BU), power regeneration common converter (FR-CV), power regeneration converter (MT-RC), high power factor converter (FR-HC2), multifunction regeneration converter (FR-XC), or DC power supply (under DC feeding mode).

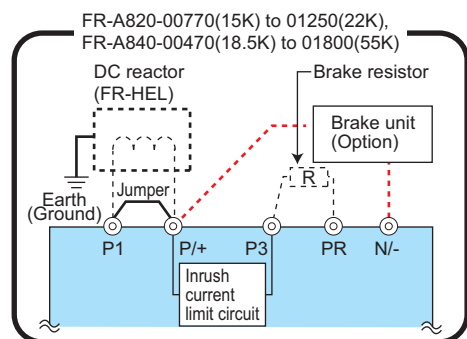
◆ Terminal connection diagrams

In the terminal connection diagrams, the wiring of the optional brake unit is corrected as follows.

[Incorrect]



[Correct]



FR-A800/A800 Plus Series

Instruction Manual Supplement

1 Monitoring terminals S1 and S2 (FR Configurator2)

Graph display using FR Configurator2 is supported for terminals S1 and S2 (data from the high speed sampling and the USB trace file).

The state of terminals S1 and S2 can be displayed in graph form using FR Configurator2.

The FR Configurator2 version 1.28E or later supports graph display for terminals S1 and S2.

For details on FR Configurator2, refer to the FR Configurator2 Instruction Manual.

◆ Digital source (monitor item) selection

- Terminals S1 and S2 can be selected as digital sources for the trace function.
- Select the digital sources (input/output signals) to be set to **Pr.1038 to Pr.1045** from the following table. When a value other than the ones in the following table is set, "0" (OFF) is applied for indication.

Setting value	Signal name
1	STF
2	STR
3	AU
4	RT
5	RL
6	RM
7	RH
8	JOG
9	MRS
10	STP(STOP)
11	RES
12	CS
15	S2
16	S1

Setting value	Signal name
21	X0
22	X1
23	X2
24	X3
25	X4
26	X5
27	X6
28	X7
29	X8
30	X9
31	X10
32	X11
33	X12
34	X13
35	X14
36	X15
37	DY

Setting value	Signal name
101	RUN
102	SU
103	IPF
104	OL
105	FU
106	ABC1
107	ABC2
121	DO0
122	DO1
123	DO2
124	DO3
125	DO4
126	DO5
127	DO6
128	RA1
129	RA2
130	RA3

2 Note for use with the Type E combination motor controller

When Appendix "Instructions for UL and cUL" in the Instruction Manual (Startup) mentions the Type E combination motor controller, only the MMP-T series controllers with the UL mark affixed are applicable for certification.

FR-A800/A800 Plus Series

Instruction Manual Supplement

1 Earth (ground) fault detection at start / restricting reset method for an earth (ground) fault

The reset method for the output side earth (ground) fault overcurrent (E.GF) can be restricted.

- Select whether to enable or disable the earth (ground) fault detection at start. When enabled, the earth (ground) fault detection is performed immediately after a start signal input to the inverter.
- Select whether to restrict the reset method for an earth (ground) fault.

Pr.	Name	Initial value	Setting range	Description	
				Earth (ground) fault	Reset method
249 H101	Earth (ground) fault detection at start	0	0	Not detected at start	Not restricted
			1	Detected at start	
			2		Restricted

◆ Selecting whether to perform the earth (ground) fault detection at start

- If an earth (ground) fault is detected at start while **Pr.249** = "1 or 2", the output side earth (ground) fault overcurrent (E.GF) is detected and output is shut off.
- Earth (ground) fault detection at start is enabled under V/F control and Advanced magnetic flux vector control.
- When the **Pr.72 PWM frequency selection** setting is high, enable the earth (ground) fault detection at start.

NOTE

- Because the detection is performed at start, output is delayed for approx. 20 ms every start.
- Use **Pr.249** to enable/disable the earth (ground) fault detection at start. During operation, earth (ground) faults are detected regardless of the **Pr.249** setting.

◆ Restricting reset method for an earth (ground) fault

- The reset method when the output is shut off due to the output side earth (ground) fault overcurrent (E.GF) can be restricted. When E.GF occurs while **Pr.249** = "2", E.GF can be reset only by turning OFF the control circuit power.
- This restriction prevents the inverter from being damaged due to repeated reset operations by the other methods such as entering the RES signal.
- When E.GF occurs while **Pr.249** = "2", the output short-circuit detection (ALM4) signal can be output.
- For the terminal used to output the ALM4 signal, set "23" (positive logic) or "123" (negative logic) in any of **Pr.190 to Pr.196 (Output terminal function selection)**.
- If **Pr.249** is set to "2" while the retry function is enabled (**Pr.67** is not set to "0"), no retry is performed even when E.GF occurs.
- If **Pr.249** is set to "2" while the automatic bypass switching after inverter fault is enabled (**Pr.138** is not set to "1"), the operation is not switched to the commercial power supply operation even when E.GF occurs.

NOTE

- Changing the terminal assignment using **Pr.190 to Pr.196 (Output terminal function selection)** may affect the other functions. Set parameters after confirming the function of each terminal.
- E.GF is not cleared by turning ON the Fault clear (X51) signal when **Pr.249** = "2".
- If E.GF occurs during emergency drive operation when **Pr.249** = "2", the output is shut off.

2 Output short-circuit fault (E.SCF)

Select the reset operation and fault indication for an output short-circuit.

Pr.	Name	Initial value	Setting range	Description	
				Operation after detection	Reset method
521 H194	Output short-circuit detection	0	0	E.OC1 to E.OC3	Not restricted
			1	E.SCF	Restricted

- The fault indication for an output short-circuit (E.OC1 to E.OC3, and E.SCF) can be changed by the **Pr.521** setting.
- When an output short-circuit is detected while **Pr.521** = "1", E.SCF is displayed and the inverter output is shut off.
- When E.SCF occurs while **Pr.521** = "1", E.SCF can be reset only by turning OFF the control circuit power. (E.OC1 to E.OC3 can be reset by any reset method.)
- This restriction prevents the inverter from being damaged due to repeated reset operations by the other methods such as entering the RES signal.
- When E.SCF occurs, the output short-circuit detection (ALM4) signal can be output.
- For the terminal used to output the ALM4 signal, set "23" (positive logic) or "123" (negative logic) in any of **Pr.190 to Pr.196 (Output terminal function selection)**.
- If the automatic bypass switching after inverter fault is enabled (**Pr.138** is not set to "1"), the operation is not switched to the commercial power supply operation even when E.SCF occurs.

Operation panel indication	E.SCF	<i>E. SCF</i>	FR-LU08 indication	Fault
Name	Output short-circuit fault			
Description	The inverter output is shut off when an output short-circuit is detected while Pr.521 = "1". When Pr.521 = "0" (initial value), E.OC1, E.OC2, or E.OC3 appears when an output short-circuit is detected.			
Check point	Check for output short-circuit.			
Corrective action	Check the wiring to make sure that any output short circuit does not occur, then turn OFF the control circuit power to reset the inverter.			

NOTE

- When short-circuit resistance is large, the current does not reach the short-circuit detection level. In such a case, an output short-circuit cannot be detected.
- Changing the terminal assignment using **Pr.190 to Pr.196 (Output terminal function selection)** may affect the other functions. Set parameters after confirming the function of each terminal.
- E.SCF does not activate the retry function.
- E.SCF is not cleared by turning ON the Fault clear (X51) signal.
- If E.SCF occurs during emergency drive operation, the output is shut off.
- The communication data code for E.SCF is 20 (H14).

3 Extended detection time of the output current and zero current

The setting range of the **Pr.151 Output current detection signal delay time** and **Pr.153 Zero current detection time** is extended.

Pr.	Name	Initial value	Setting range	Description
151 M461	Output current detection signal delay time	0 s	0 to 300 s	Set the output current detection time. Enter the time from when the output current reaches the set current or higher to when the Output current detection (Y12) signal is output.
153 M463	Zero current detection time	0.5 s	0 to 300 s	Set the time from when the output current drops to the Pr.152 setting or lower to when the Zero current detection (Y13) signal is output.

4 Selecting the command interface in the Network operation mode (Pr.338, Pr.339)

- The proximity dog (X76) signal can be input via communication.
- The following table shows the command interface for the function in the Network operation mode, determined by the parameter settings: an external terminal or a communication interface (RS-485 terminals or communication option).

Pr.338 Communication operation command source		0: NET			1: EXT		
Pr.339 Communication speed command source		0: NET	1: EXT	2: EXT	0: NET	1: EXT	2: EXT
X76	Proximity dog	Combined			EXT		

[Explanation of Terms in Table]

EXT: External terminal only

Combined: Either external terminal or communication interface

FR-A800/A800 Plus Series

Instruction Manual Supplement

1 Instructions for UL and cUL

(Standard to comply with: UL 61800-5-1, CSA C22.2 No. 274)

◆ Applicable models

- FR-A820-00046(0.4K) to 04750(90K)
FR-A840-00023(0.4K) to 06830(280K)
- The above models are compliant with both UL 508C and UL 61800-5-1, CSA C22.2 No. 274.
For the instructions for UL 61800-5-1, CSA C22.2 No. 274, refer to this Instruction Manual Supplement.
For the instructions for UL 508C, refer to the FR-A800 Instruction Manual (Startup).

◆ Product handling information / Informations sur la manipulation du produit

-WARNING- Operation of this product requires detailed installation and operation instructions provided in the Instruction Manual (Startup) and the Instruction Manual (Detailed) intended for use with this product. Please forward relevant manuals to the end user. The manuals can also be downloaded in PDF form from the Mitsubishi Electric FA Global Website. To order manuals, please contact your sales representative.

-AVERTISSEMENT-

L'utilisation de ce produit nécessite des instructions détaillées d'installation et d'utilisation fournies dans les manuels d'instructions en anglais (Instruction Manual (Startup) et Instruction Manual (Detailed)) destinés à être utilisés avec ce produit. Veuillez transmettre les manuels correspondants à l'utilisateur final. Les manuels peuvent également être téléchargés au format PDF sur Mitsubishi Electric FA Global Website. Pour commander des manuels, veuillez contacter votre représentant commercial.

◆ Precautions for compliance with CSA C22.2 No.274

Use the inverter under the conditions of overvoltage category III and pollution degree 2 or lower specified in IEC 60664.

◆ Branch circuit protection

For installation in the United States, branch circuit protection must be provided in accordance with the National Electrical Code and any applicable provincial codes.

For installation in Canada, branch circuit protection must be provided in accordance with the Canadian Electrical Code and any applicable provincial codes. Short circuit protection of the inverter cannot be used as branch circuit protection. Integral solid state short circuit protection does not provide branch circuit protection. Branch circuit protection must be provided in accordance with the National Electrical Code and any additional local code.

■ Precautions for opening the branch-circuit protective device / Précautions pour ouvrir le dispositif de protection du circuit de dérivation

-WARNING- If the fuse melts down or the breaker trips on the input side of this product, check for wiring faults (such as short circuits). Identify and remove the cause of melting down or the trip before replacing the fuse or resetting the tripped breaker (or before applying the power to the inverter again).

-AVERTISSEMENT-

Si le fusible fond ou si le disjoncteur se déclenche du côté entrée de ce produit, vérifier les défauts de câblage (tels que les courts-circuits). Identifier et éliminer la cause de la fonte ou du déclenchement avant de remplacer le fusible ou de réinitialiser le disjoncteur déclenché (ou avant de remettre sous tension l'onduleur).

■ Fuse selection

Fuses are selected based on IEC/EN/UL 61800-5-1 and CSA C22.2 No. 274.

For installation in the United States, the following semi-conductor fuses must be provided, in accordance with the National Electrical Code and any applicable local codes. For installation in Canada, the following semi-conductor fuses must be provided, in accordance with the Canada Electrical Code and any applicable provincial codes. Always install the following semiconductor fuses for branch circuit protection.

Voltage	Inverter Model	Cat. No.	Manufacturer	Rating (A)
200V class	FR-A820-00046(0.4K)	BS000GB69V20	Mersen	20
	FR-A820-00077(0.75K)	BS000GB69V25	Mersen	25
	FR-A820-00105(1.5K)	BS000GB69V32	Mersen	32
	FR-A820-00167(2.2K)	BS000GB69V50	Mersen	50
	FR-A820-00250(3.7K)	BS000GB69V80	Mersen	80
	FR-A820-00340(5.5K)	BS000GB69V100	Mersen	100
	FR-A820-00490(7.5K)	BS000GB69V125	Mersen	125
	FR-A820-00630(11K)	PC30UD69V160TF	Mersen	160
	FR-A820-00770(15K)	PC30UD69V200TF	Mersen	200
	FR-A820-00930(18.5K)	PC30UD69V250TF	Mersen	250
	FR-A820-01250(22K)	PC30UD69V250TF	Mersen	250
	FR-A820-01540(30K)	PC30UD69V315TF	Mersen	315
	FR-A820-01870(37K)	PC30UD69V400TF	Mersen	400
	FR-A820-02330(45K)	PC30UD69V450TF	Mersen	450
	FR-A820-03160(55K)	PC32UD69V500TF	Mersen	500
	FR-A820-03800(75K)	PC32UD69V550TF	Mersen	550
FR-A820-04750(90K)	PC33UD69V700TF	Mersen	700	
400V class	FR-A840-00023(0.4K)	BS000GB69V20	Mersen	20
	FR-A840-00038(0.75K)	BS000GB69V20	Mersen	20
	FR-A840-00052(1.5K)	BS000GB69V25	Mersen	25
	FR-A840-00083(2.2K)	BS000GB69V32	Mersen	32
	FR-A840-00126(3.7K)	BS000UB69V75	Mersen	75
	FR-A840-00170(5.5K)	BS000UB69V75	Mersen	75
	FR-A840-00250(7.5K)	BS000GB69V100	Mersen	100
	FR-A840-00310(11K)	BS000GB69V100	Mersen	100
	FR-A840-00380(15K)	BS000GB69V100	Mersen	100
	FR-A840-00470(18.5K)	BS000GB69V125	Mersen	125
	FR-A840-00620(22K)	BS000UB69V160	Mersen	160
	FR-A840-00770(30K)	BS000UB69V200	Mersen	200
	FR-A840-00930(37K)	PC30UD69V200TF	Mersen	200
	FR-A840-01160(45K)	PC30UD69V250TF	Mersen	250
	FR-A840-01800(55K)	PC30UD69V315TF	Mersen	315
	FR-A840-02160(75K)	PC30UD69V315TF	Mersen	315
	FR-A840-02600(90K)	PC30UD69V350TF	Mersen	350
	FR-A840-03250(110K)	PC31UD69V450TF	Mersen	450
	FR-A840-03610(132K)	PC31UD69V550TF	Mersen	550
	FR-A840-04320(160K)	PC31UD69V630TF	Mersen	630
	FR-A840-04810(185K)	PC33UD69V800TF	Mersen	800
	FR-A840-05470(220K)	PC33UD69V900TF	Mersen	900
	FR-A840-06100(250K)	PC33UD69V1000TF	Mersen	1000
FR-A840-06830(280K)	PC33UD69V1100TF	Mersen	1100	

◆ Capacitor discharge time / Temps de décharge du condensateur

CAUTION -Risk of Electric Shock-

Before wiring or inspection, check that the LED indicator turns OFF. Any person who is involved in wiring or inspection shall wait for 10 minutes or longer after power OFF and check that there are no residual voltage using a digital multimeter or the like. The capacitor is charged with high voltage for some time after power OFF, and it is dangerous.

ATTENTION -Risque de choc électrique-

Avant le câblage ou l'inspection, vérifier que le témoin LED s'éteint. Toute personne impliquée dans le câblage ou l'inspection doit attendre 10 minutes ou plus après la mise hors tension et vérifier l'absence de tension résiduelle à l'aide d'un multimètre numérique ou similaire. Le condensateur est chargé avec une haute tension pendant un certain temps après la mise hors tension, ce qui est dangereux. Précautions pour ouvrir le dispositif de protection du circuit de dérivation.

◆ Wiring to the power supply and the motor

- Refer to the National Electrical Code (Article 310) regarding the allowable current of the cable. Select the cable size for 125% of the rated current according to the National Electrical Code (Article 430). For wiring the input (R/L1, S/L2, T/L3) and output (U, V, W) terminals of the inverter, use the UL listed copper, stranded wires (rated at 75°C) and round crimp terminals. Crimp the terminals with the crimping tool recommended by the terminal manufacturer.

◆ Short circuit ratings

- 200 V class: Suitable for use in a circuit capable of delivering not more than 100 kA rms symmetrical amperes, 240 V Maximum.
- 400 V class: Suitable for use in a circuit capable of delivering not more than 100 kA rms symmetrical amperes, 500V maximum.

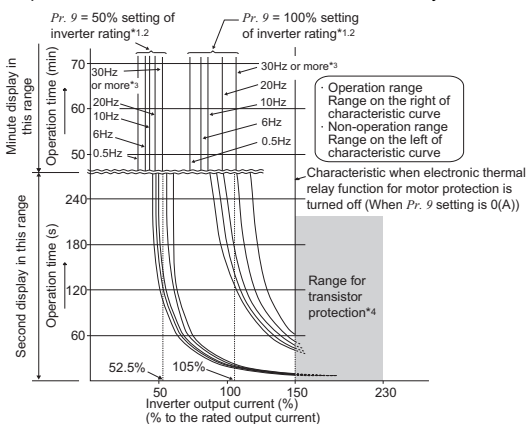
◆ Motor overload protection

When using the electronic thermal relay function as motor overload protection, set the rated motor current in **Pr.9** **Electronic thermal O/L relay**.

This function detects the overload (overheat) of the motor, stops the operation of the inverter's output transistor, and stops the output. (The operation characteristic is shown on the left.)

- When using the Mitsubishi Electric constant-torque motor
 - Set one of "1, 13 to 16, 50, 53, 54" in **Pr.71**. (This provides a 100% continuous torque characteristic in the low-speed range.)
 - Set the rated current of the motor in **Pr.9**.

Operation characteristics of electronic thermal relay function



*1 When a value 50% of the inverter rated output current (current value) is set in **Pr.9**

*2 The % value denotes the percentage to the inverter rated current. It is not the percentage to the rated motor current.

*3 When you set the electronic thermal relay function dedicated to the Mitsubishi Electric constant-torque motor, this characteristic curve applies to operation at 6 Hz or higher.

*4 Transistor protection is activated depending on the temperature of the heat sink. The protection may be activated even with less than 150% depending on the operating conditions.

NOTE

- The internal accumulated heat value of the electronic thermal relay function is reset by inverter power reset and reset signal input. Avoid unnecessary reset and power-OFF.
- When multiple motors are driven with a single inverter or when a multi-pole motor or a special motor is driven, install an external thermal relay (OCR) between the inverter and motors. Note that the current indicated on the motor rating plate is affected by the line-to-line leakage current (details in the Instruction Manual (Detailed)) when selecting the setting for an external thermal relay.
- The cooling effect of the motor drops during low-speed operation. Use a thermal protector or a motor with built-in thermistor.
- When the difference between the inverter and motor capacities is large and the setting is small, the protective characteristics of the electronic thermal relay function will be deteriorated. In this case, use an external thermal relay.
- A special motor cannot be protected by the electronic thermal relay function. Use an external thermal relay.
- Set **Pr.9** = "0" for vector-control-dedicated motors (SF-V5RU) because they are equipped with thermal protectors.
- Motor over temperature sensing is not provided by the drive.

◆ Applicable power supply

For use at an altitude above 2000 m (maximum 2500 m), only a neutral-point earthed (grounded) power supply can be used.

FR-A800/A800 Plus Series

Instruction Manual Supplement

1 Compatibility with SF-PR 0.4kW

The SF-PR 0.4kW is supported. Offline auto tuning is not required for operation under Advanced magnetic flux vector control, Real sensorless vector control, or Vector control. (When the wiring length exceeds 30 m, offline auto tuning must be performed.)

◆ Automatic change of Pr.0 Torque boost and Pr.12 DC injection brake operation voltage

- When initial values are set in **Pr.0** and **Pr.12**, the **Pr.0** and **Pr.12** settings are automatically changed to the values in the following table by changing the **Pr.71** setting.

Inverter		Pr.0 value (%) after automatic change								Pr.12 value (%) after automatic change		
FR-A820-□	FR-A840-□	Standard motor ^{*1}		Constant-torque motor ^{*2}		SF-PR ^{*3}				Standard motor ^{*1}	Constant-torque motor ^{*2}	SF-PR ^{*3}
		SLD /LD	ND /HD	SLD /LD	ND /HD	Pr.81 ≠ 2, 4, 6	Pr.81 = 2	Pr.81 = 4	Pr.81 = 6			
00046(0.4K)	00023(0.4K)	6		6		5	8	6.5	7.5	4	4	5
00077(0.75K)	00038(0.75K)	6		6		4	7.4	6	6.4	4	4	4
00105(1.5K)	00052(1.5K)	4		4		3	5.8	5	3.7	4	4	2.5
00167(2.2K)	00083(2.2K)	4		4		2.5	6	4.5	3.3	4	4	2.5
00250(3.7K)	00126(3.7K)	4		4		2.5	6.4	4.5	4.2	4	4	2.5
00340(5.5K)	00170(5.5K)	3		2		2	4.5	3.7	3.3	4	2	2
00490(7.5K)	00250(7.5K)	3		2		2	4.4	4.5	3.8	4	2	2
00630(11K)	00310(11K)	2		2		1.5	3.5	3.3	3.5	2	2	1.5
00770(15K)	00380(15K)	2		2		1.5	4.5	3	3.5	2	2	1.5
00930(18.5K)	00470(18.5K)	2		2		1.5	4	3.2	3	2	2	1.5
01250(22K)	00620(22K)	2		2		1.5	2.5	3.4	3	2	2	1
01540(30K)	00770(30K)	2		2		1	3	2	2.5	2	2	1
01870(37K)	00930(37K)	2		2		1	2	2.5	2.6	2	2	1
02330(45K)	01160(45K)	1.5	2	1.5	2	1	2	2	2.4	2	2	1
03160(55K)	01800(55K)	1.5	2	1.5	2	0.7	2	2	0.7	2	2	1
03800(75K) or higher	02160(75K) or higher	1		1		1	1	1	1	1	1	1

*1 Pr.71 = "0, 2 to 6, 20, 23, 24, 40, 43, or 44" (standard motor)

*2 Pr.71 = "1, 13 to 16, 50, 53, or 54" (constant-torque motor)

*3 Pr.71 = "70, 73, or 74" (SF-PR)

NOTE

- When the **Pr.0** and **Pr.12** settings are changed from their initial values, the automatic change is not performed.
- When the SF-PR motor is selected (**Pr.71** = "70, 73, or 74"), the output current may become large due to a small load by setting **Pr.81 Number of motor poles** according to the number of the SF-PR motor poles.
- When the SF-PR motor is used, the output current tends to increase compared with the case where the SF-JR or SF-HR motor is used. Depending on the load conditions, the output current may increase even though the torque boost value has been automatically changed. When the protective function such as the electronic thermal O/L relay (E.THT, E.THM) or stall prevention (OL, E.OLT) is activated, adjust the **Pr.0 Torque boost** according to the load.

2 Compatibility with PM motor EM-A series

The PM motor EM-A series (200 V class 0.75kW to 7.5kW) is supported.

Motor model: EM-AMF□		0.75kW	1.5kW	2.2kW	3.7kW	5.5kW	7.5kW
Applicable inverter model FR-A820-□K	SLD	0.4	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5
	LD	0.4	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5
	ND	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5
	HD	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5	11

2.1 Selecting the PM sensorless vector control

◆ Initializing the parameters required for the PM sensorless vector control (Pr.998)

- PM parameter initialization sets parameters required for driving an EM-A motor.
- Two methods of the motor parameter initialization are available: using **Pr.998 PM parameter initialization**, and using IPM parameter initialization ("**PM**").

Pr.	Name	Initial value	Setting range	Description	
998 E430	PM parameter initialization	0	0	Parameter setting (in frequencies) for an induction motor	The setting of the motor parameters is changed to the setting required to drive an induction motor.
			3003	Parameter setting (in rotations per minute) for an MM-CF motor	The setting of the motor parameters is changed to the setting required to drive an MM-CF motor.
			3103	Parameter setting (in frequencies) for an MM-CF motor	
			3044	Parameter setting (in rotations per minute) for an EM-A motor	The setting of the motor parameters is changed to the setting required to drive an EM-A motor.
			3144	Parameter setting (in frequencies) for an EM-A motor	
			8009	Parameter setting (in rotations per minute) for an IPM motor other than EM-A/MM-CF (after tuning)	The setting of the motor parameters is changed to the setting required to drive an IPM motor. (Set Pr.71 Applied motor and perform offline auto tuning in advance.)
			8109	Parameter setting (in frequencies) for an IPM motor other than EM-A/MM-CF (after tuning)	
			9009	Parameter setting (in rotations per minute) for an SPM motor (after tuning)	The setting of the motor parameters is changed to the setting required to drive an SPM motor. (Set Pr.71 Applied motor and perform offline auto tuning in advance.)
			9109	Parameter setting (in frequencies) for an SPM motor (after tuning)	

- To use a motor capacity that is one rank lower than the inverter capacity, set **Pr.80 Motor capacity** before performing PM parameter initialization.
- When "3003, 3044, 8009, or 9009" is set in **Pr.998**, the motor speed which was set/monitored in frequencies is set/monitored in motor rotations per minute. To set/monitor in frequencies, set "3103, 3144, 8109, or 9109" in **Pr.998**.
- Set **Pr.998** = "0" to change the PM sensorless vector control parameter settings to the parameter settings required to drive an induction motor.
- When using an IPM motor or SPM motor other than EM-A or MM-CF, set **Pr.998** = "8009, 8109, 9009, or 9109".

NOTE

- Make sure to set **Pr.998** before setting other parameters. If the **Pr.998** setting is changed after setting other parameters, some of those parameters are initialized too. (Refer to the "List of the target parameters for the motor parameter initialization".)
- To change back to the parameter settings required to drive an induction motor, perform Parameter clear or All parameter clear.
- Whenever the setting of **Pr.998 PM parameter initialization** is changed from "3003, 3044, 8009, or 9009 (rotations per minute)" to "3103, 3144, 8109, or 9109 (frequency)", and vice versa, all the relevant parameters are initialized. The purpose of **Pr.998** is not to change the display units. Use **Pr.144 Speed setting switchover** to change the display units between rotations per minute and frequency. Using **Pr.144** enables switching the units between rotations per minute and frequency without initializing the settings of the motor parameters.
Example) Changing the **Pr.144** setting between "6" and "106" switches the display units between frequency and rotations per minute.
- For an inverter out of the capacity range of the EM-A motor, the settings "3044 and 3144" are disabled. For an inverter out of the capacity range of the MM-CF motor, the settings "3003 and 3103" are disabled.
- The PM parameter initialization (**Pr.998**) changes parameter settings for the first motor. When a PM motor is used as the second motor, parameters for the second motor must be set individually.

◆ List of the target parameters for the motor parameter initialization (EM-A)

- The parameter settings in the following table are changed to the settings required to perform PM sensorless vector control by selecting PM sensorless vector control with the IPM initialization on the operation panel or with **Pr.998 PM parameter initialization**. The changed settings differ according to the specification (capacity) of the PM motor used.
- Performing Parameter clear or All parameter clear sets back the parameter settings to the settings required to drive an induction motor.

Pr.	Name	Induction motor		PM motor (setting in rotations per minute)	PM motor (setting in frequencies)	Setting increments	
		Pr.998 = "0 (initial value)"		Pr.998 = "3044" (EM-A)	Pr.998 = "3144" (EM-A)	Pr.998 = "3044"	Pr.998 = "0, 3144"
		FM	CA				
1	Maximum frequency	120 Hz		Maximum motor rotations per minute ^{*2}	Maximum motor frequency ^{*2}	1 r/min	0.01 Hz
4	Multi-speed setting (high speed)	60 Hz	50 Hz	Rated motor rotations per minute ^{*2}	Rated motor frequency ^{*2}	1 r/min	0.01 Hz
9	Electronic thermal O/L relay	Inverter rated current		Rated motor current ^{*2}		0.01 A	
10	DC injection brake operation frequency	3 Hz		Rated motor rotations per minute × 3% ^{*2}	Rated motor frequency × 3% ^{*2}	1 r/min	0.01 Hz
13	Starting frequency	0.5 Hz		Rated motor rotations per minute × 0.5% ^{*2}	Rated motor frequency × 0.5% ^{*2}	1 r/min	0.01 Hz
15	Jog frequency	5 Hz		Rated motor rotations per minute × 10% ^{*2}	Rated motor frequency × 10% ^{*2}	1 r/min	0.01 Hz
18	High speed maximum frequency	120 Hz		Maximum motor rotations per minute ^{*2}	Maximum motor frequency ^{*2}	1 r/min	0.01 Hz
20	Acceleration/deceleration reference frequency	60 Hz	50 Hz	Rated motor rotations per minute ^{*2}	Rated motor frequency ^{*2}	1 r/min	0.01 Hz
22	Stall prevention operation level	150%		200%		0.1%	
37	Speed display	0		0		1	
55	Frequency monitoring reference	60 Hz	50 Hz	Rated motor rotations per minute ^{*2}	Rated motor frequency ^{*2}	1 r/min	0.01 Hz
56	Current monitoring reference	Inverter rated current		Rated motor current ^{*2}		0.01 A	
71	Applied motor	0		1140		1	
80	Motor capacity	9999		Motor capacity (EM-A) ^{*1}		0.01 kW	
81	Number of motor poles	9999		Number of motor poles (EM-A) ^{*1}		1	
84	Rated motor frequency	9999		Rated motor rotations per minute ^{*2}	Rated motor frequency ^{*2}	1 r/min	0.01 Hz
116	Third output frequency detection	60 Hz	50 Hz	Rated motor rotations per minute ^{*2}	Rated motor frequency ^{*2}	1 r/min	0.01 Hz
125 (903)	Terminal 2 frequency setting gain frequency	60 Hz	50 Hz	Rated motor rotations per minute ^{*2}	Rated motor frequency ^{*2}	1 r/min	0.01 Hz
126 (905)	Terminal 4 frequency setting gain frequency	60 Hz	50 Hz	Rated motor rotations per minute ^{*2}	Rated motor frequency ^{*2}	1 r/min	0.01 Hz
144	Speed setting switchover	4		Number of motor poles (EM-A) + 100 ^{*2}	Number of motor poles (EM-A) ^{*2}	1	
240	Soft-PWM operation selection	1		0		1	

Pr.	Name	Induction motor		PM motor (setting in rotations per minute)	PM motor (setting in frequencies)	Setting increments	
		Pr.998 = "0 (initial value)"		Pr.998 = "3044" (EM-A)	Pr.998 = "3144" (EM-A)	Pr.998 = "3044"	Pr.998 = "0, 3144"
		FM	CA				
263	Subtraction starting frequency	60 Hz	50 Hz	Rated motor rotations per minute ^{*2}	Rated motor frequency ^{*2}	1 r/min	0.01 Hz
266	Power failure deceleration time switchover frequency	60 Hz	50 Hz	Rated motor rotations per minute ^{*2}	Rated motor frequency ^{*2}	1 r/min	0.01 Hz
374	Overspeed detection level	9999		Maximum motor rotations per minute × 115% ^{*2}	Maximum motor frequency × 115% ^{*2}	1 r/min	0.01 Hz
386	Frequency for maximum input pulse	60 Hz	50 Hz	Rated motor rotations per minute ^{*2}	Rated motor frequency ^{*2}	1 r/min	0.01 Hz
422	Position control gain	25 s ⁻¹		20 s ⁻¹		1 s ⁻¹	
505	Speed setting reference	60 Hz	50 Hz	Rated motor frequency ^{*2}		0.01 Hz	
557	Current average value monitor signal output reference current	Inverter rated current		Rated motor current ^{*2}		0.01 A	
665	Regeneration avoidance frequency gain	100%		80%		0.1%	
820	Speed control P gain 1	60%		30%		1%	
821	Speed control integral time 1	0.333 s		0.333 s		0.001 s	
824	Torque control P gain 1 (current loop proportional gain)	100%		150%		1%	
825	Torque control integral time 1 (current loop integral time)	5 ms		6.7 ms		0.1 ms	
870	Speed detection hysteresis	0 Hz		Rated motor rotations per minute × 0.5% ^{*2}	Rated motor frequency × 0.5% ^{*2}	1 r/min	0.01 Hz
885	Regeneration avoidance compensation frequency limit value	6 Hz		Rated motor rotations per minute × 6% ^{*2}	Rated motor frequency × 6% ^{*2}	1 r/min	0.01 Hz
893	Energy saving monitor reference (motor capacity)	Inverter rated capacity		Motor capacity (Pr.80)		0.01 kW	
C14 (918)	Terminal 1 gain frequency (speed)	60 Hz	50 Hz	Rated motor rotations per minute ^{*2}	Rated motor frequency ^{*2}	1 r/min	0.01 Hz
1121	Per-unit speed control reference frequency	120 Hz		Maximum motor rotations per minute ^{*2}	Maximum motor frequency ^{*2}	1 r/min	0.01 Hz

*1 When a value other than "9999" is set, the set value is not changed.

*2 The rated motor rotations per minute (frequency), maximum motor rotations per minute (frequency), number of motor poles, and rated motor current are as follows.

Item	0.75kW	1.5kW or higher
Rated motor rotations per minute (frequency)	3000 r/min (100 Hz)	3000 r/min (150 Hz)
Maximum motor rotations per minute (frequency)	4000 r/min (133.33 Hz)	4000 r/min (200 Hz)
Number of motor poles	4	6
Rated motor current	0.75kW: 3.3 A, 1.5kW: 6.1 A, 2.2kW: 9.3 A, 3.7kW: 16.5 A, 5.5kW: 22.0 A, 7.5kW: 31.0 A	

NOTE

- When the motor parameter initialization is performed with the setting in units of rotations per minute (Pr.998 = "3044"), the parameters not listed in the table and the monitor items are also set and displayed in rotations per minute.

◆ List of the target parameters for the motor parameter initialization (other than EM-A)

- The settings in Pr.10, Pr.422, and Pr.665 are changed to the settings shown in the following table by selecting a motor other than EM-A with the IPM initialization on the operation panel or with Pr.998 PM parameter initialization. For other parameters whose settings are to be changed, refer to the Instruction Manual (Detailed).

Pr.	Name	Induction motor		PM motor (setting in rotations per minute)	PM motor (setting in frequencies)	Setting increments	
		Pr.998 = "0 (initial value)"		Pr.998 = "3003" (MM-CF) Pr.998 = "8009, 9009" (other than EM-A/MM-CF)	Pr.998 = "3103" (MM-CF) Pr.998 = "8109, 9109" (other than EM-A/MM-CF)	Pr.998 = "3003, 8009, 9009"	Pr.998 = "0, 3103, 8109, 9109"
		FM	CA				
10	DC injection brake operation frequency	3 Hz		3 Hz ^{*1}	3 Hz	1 r/min	0.01 Hz
422	Position control gain	25 s ⁻¹		25 s ⁻¹		1 s ⁻¹	
665	Regeneration avoidance frequency gain	100%		100%		0.1%	

*1 The setting value is converted from frequency to rotations per minute. (It differs according to the number of motor poles.)

2.2 Offline auto tuning for a PM motor (motor constant tuning)

The offline auto tuning enables the optimal operation of a PM motor.

- Automatic measurement of motor constants (offline auto tuning) enables optimal operation of motors for PM sensorless vector control even when motor constants vary or when the wiring distance is long.

◆ Before performing offline auto tuning

Check the following points before performing offline auto tuning:

- The PM sensorless vector control is selected.
- A motor is connected. (Check that the motor is not rotated by an external force during tuning.)
- The maximum frequency under PM sensorless vector control is 400 Hz.
- The motor may rotate slightly even if the offline auto tuning without the motor rotating (**Pr.96 Auto tuning setting/status** = "11") is selected. (It does not affect the tuning performance.)

Fix the motor securely with a mechanical brake, or before tuning, make sure that it is safe even if the motor rotates. (Caution is required especially in vertical lift applications.)

- Tuning is not available during position control under PM sensorless vector control.

◆ Settings

- To perform tuning, set the following parameters about the motor.

First motor Pr.	Second motor Pr.	Name	Setting for EM-A
80	453	Motor capacity	Parameters for the first motor are set by IPM parameter initialization.
81	454	Number of motor poles	
9	51	Electronic thermal O/L relay	
84	457	Rated motor frequency	
71	450	Applied motor	
83	456	Rated motor voltage	Initial value (200 V)
96	463	Auto tuning setting/status	11

NOTE

- Under PM sensorless vector control, tuning cannot be performed even when **Pr.96** = "101". When the EM-A is set to the applied motor, tuning cannot be performed even when **Pr.96** = "1 or 101".

- Use the following parameters in the initial settings ("9999").

First motor Pr.	Second motor Pr.	Name	Setting for EM-A
702	743	Maximum motor frequency	9999 (initial value)
707	744	Motor inertia (integer)	9999 (initial value)
724	745	Motor inertia (exponent)	
725	746	Motor protection current level	9999 (initial value)

◆ Performing tuning

Point

- Before performing tuning, check the monitor display of the operation panel or parameter unit if the inverter is in the state ready for tuning. The motor starts by turning ON the start command while tuning is unavailable.

- In the PU operation mode, press  /  on the operation panel.

In the external operation mode, turn ON the start command (STF signal or STR signal). Tuning starts.

For details on the tuning procedure, refer to "5.13.4 Offline auto tuning for a PM motor (motor constants tuning)" in the Instruction Manual (Detailed).

◆ Parameters updated by tuning results after tuning

First motor Pr.	Second motor Pr.	Name	Description
90	458	Motor constant (R1)	Resistance per phase
717	741	Starting resistance tuning compensation	
96	463	Auto tuning setting/status	

◆ Tuning adjustment (Pr.1002)

- The overcurrent protective function may be activated during Lq tuning for an easily magnetically saturated motor (motor with a large Lq decay ratio). In such case, adjust the target flowing current used for tuning with **Pr.1002 Lq tuning target current adjustment coefficient**.

◆ Changing the motor constants

- The motor constants can be set directly when the motor constants are known in advance, or by using the data measured during offline auto tuning.
- According to the **Pr.71 (Pr.450)** setting, the range of the motor constant parameter setting values and units can be changed. The changed settings are stored in the EEPROM as the motor constant parameters.

◆ Changing the motor constants (when setting motor constants in units of Ω, mH, or A)

- Set **Pr.71** as follows.

Motor		Pr.71 setting
PM motor	EM-A	1140

- Set desired values as the motor constant parameters.

First motor Pr.	Second motor Pr.	Name	Setting range	Setting increments	Initial value
90	458	Motor constant (R1)	0 to 50 Ω, 9999	0.001 Ω	9999
92	460	Motor constant (L1)/d-axis inductance (Ld)	0 to 500 mH, 9999	0.01 mH	
93	461	Motor constant (L2)/q-axis inductance (Lq)	0 to 500 mH, 9999	0.01 mH	
706	738	Induced voltage constant (phi f)	0 to 5000 mV (rad/s), 9999	0.1 mV (rad/s)	
859	860	Torque current/Rated PM motor current	0 to 500 A, 9999	0.01 A	
1412	1413	Motor induced voltage constant (phi f) exponent	0 to 2, 9999	1	

NOTE

- If "9999" is set, tuning data will be invalid. When the EM-A motor is selected, the EM-A constant is used.
- To change a motor induced voltage constant of PM motors, the setting in **Pr.706 Induced voltage constant (phi f)** or **Pr.738 Second motor induced voltage constant (phi f)** must be changed. If the constant after the change exceeds the setting range of **Pr.706** or **Pr.738** (0 to 5000 mV (rad/s)), set **Pr.1412 Motor induced voltage constant (phi f) exponent** or **Pr.1413 Second motor induced voltage constant (phi f) exponent**. Set a value in the exponent n in the formula, **Pr.706 (Pr.738) × 10ⁿ** [mV (rad/s)], to set the induced voltage constant (phi f).
- When **Pr.1412 (Pr.1413) = "9999"**, the motor induced voltage constant is as set in **Pr.706 (Pr.738)**. (No exponent setting)

2.3 Selection of the control method and the control mode

- Select a control method (and a control mode) from V/F control, Advanced magnetic flux vector control (speed control), Real sensorless vector control (speed control, torque control), Vector control (speed control, torque control, position control), and PM sensorless vector control (speed control, position control).

Settings of Pr.80 (Pr.453) and Pr.81 (Pr.454)	Pr.71 (Pr.450)	Pr.800 setting*1	Pr.451 setting*1	Control method	Control mode	Remarks	
Other than 9999	Induction motor	For details on the settings, refer to the Instruction Manual (Detailed).					
	EM-A, MM-CF*2	9, 109	—	PM sensorless vector control test operation			
		13, 113			PM sensorless vector control	Position control*4	—
		14, 114				Speed control / position control switchover*4	MC signal ON: position control MC signal OFF: speed control
		20 (initial value), 110	20, 110			Speed control	—
	PM motor (other than EM-A/MM-CF)	0, 100*5			Vector control*7	Speed control	—
		3, 103				Position control	—
		4, 104*6			Speed control / position control switchover		MC signal ON: position control MC signal OFF: speed control
		9, 109	—	PM sensorless vector control test operation			
		20 (initial value), 110*8	20, 110*8	PM sensorless vector control	Speed control	—	
PM motor	—	9999 (initial value)	The setting value of Pr.800 is used for the second motor. (PM sensorless vector control (speed control) when Pr.800="9 or 109")				
9999*3	—	—	V/F control				

*1 The setting values of 100 and above are used when the fast-response operation is selected.

*2 For the EM-A or MM-CF motor, the setting other than "9, 13, 14, 109, 113, 114, or 9999" in Pr.800 (Pr.451) has the same meaning as the setting "20 or 110" in Pr.800 (Pr.451) (speed control under PM sensorless vector control).

*3 V/F control is applied when Pr.80 or Pr.81 is "9999", regardless of the Pr.800 setting. When Pr.71 is set to the EM-A or MM-CF, PM sensorless vector control is enabled even if Pr.80 ≠ "9999" or Pr.81 = "9999". (When other PM motors are used, set Pr.80 and Pr.81 according to the motor. Otherwise, proper operation cannot be performed.)

*4 Setting Pr.788 (Pr.747) = "0" (low-speed range torque characteristic disabled) selects speed control.

*5 The operation for the setting of "0 or 100" is performed when "1, 2, 6, 101, 102, or 106" is set.

*6 The operation for the setting of "4 or 104" is performed when "5 or 105" is set.

*7 Speed control under PM sensorless vector control is applied if an option for vector control for PM motor is not installed.

*8 The operation for the setting of "20 or 110" is performed when "10 to 14 or 111 to 114" is set.

2.4 Low-speed range torque characteristics selection

◆ When the low-speed range high-torque characteristic is enabled (Pr.788 Low speed range torque characteristic selection = "9999 (initial value)")

- The high frequency superposition control provides enough torque in the low-speed range operation.
- The low-speed range high-torque characteristic is enabled for the EM-A and MM-CF motors.

◆ When the low-speed range high-torque characteristic is disabled (Pr.788 Low speed range torque characteristic selection = "0")

- The current synchronization operation reduces much motor noise compared with the high frequency superposition control.
- Since the torque in a low-speed range is low, use this setting for an operation with light start-up load.

NOTE

- Position control under PM sensorless vector control is not available when the current synchronization operation is selected. Zero speed and servo lock are also disabled during current synchronization operation.

2.5 Applied motor

By setting the applied motor type, the thermal characteristic appropriate for the motor can be selected.

When using a constant-torque or PM motor, the electronic thermal O/L relay is set according to the motor.

When the Advanced magnetic flux vector control, Real sensorless vector control, Vector control, or PM sensorless vector control is selected, the motor constant necessary for control (SF-PR, SF-JR, SF-HR, SF-JRCA, SF-HRCA, SF-V5RU (1500 r/min series), EM-A, MM-CF, etc.) is also selected at the same time.

Pr.	Name	Initial value	Setting range	Description
71 C100	Applied motor	0	0 to 6, 13 to 16, 20, 23, 24, 30, 33, 34, 40, 43, 44, 50, 53, 54, 70, 73, 74, 330, 333, 334, 1140 , 8090, 8093, 8094, 9090, 9093, 9094	By selecting a motor, the thermal characteristic and motor constant of each motor are set.
450 C200	Second applied motor	9999	0, 1, 3 to 6, 13 to 16, 20, 23, 24, 30, 33, 34, 40, 43, 44, 50, 53, 54, 70, 73, 74, 330, 333, 334, 1140 , 8090, 8093, 8094, 9090, 9093, 9094	Set this parameter when using the second motor (the same specifications as Pr.71).
		9999		The function is disabled.

◆ Setting the applied motor

- Refer to the following list and set the parameters according to the applied motor.

Pr.71	Pr.450	Motor	Motor constant value range (increment)	Electronic thermal O/L relay function		
				Standard	Constant-torque	PM
0 ^{*1}	0	Standard motor (such as SF-JR)		○		
1		Constant-torque motor (SF-JRCA, etc.) SF-V5RU (other than the 1500 r/min series)	Pr.82 (Pr.455), Pr.859 (Pr.860) • 0 to 500 A, 9999 (0.01 A) ^{*3} • 0 to 3600 A, 9999 (0.1 A) ^{*4}		○	
2	—	Standard motor (such as SF-JR) Adjustable 5 points V/F	Pr.90 (Pr.458), Pr.91 (Pr.459) • 0 to 50 Ω, 9999 (0.001 Ω) ^{*3} • 0 to 400 mΩ, 9999 (0.01 mΩ) ^{*4}	○		
20		Mitsubishi Electric standard motor (SF-JR 4P 1.5kW or lower)	• 0 to 50 Ω, 9999 (0.001 Ω) ^{*3} • 0 to 400 mΩ, 9999 (0.01 mΩ) ^{*4}		○	
30		Vector control dedicated motor SF-V5RU (1500 r/min series) SF-THY	Pr.92 (Pr.460), Pr.93 (Pr.461) (Induction motor) • 0 to 6000 mH, 9999 (0.1 mH) ^{*3} • 0 to 400 mH, 9999 (0.01 mH) ^{*4}		○	
40		Mitsubishi Electric high-efficiency motor SF-HR	Pr.92 (Pr.460), Pr.93 (Pr.461) (PM motor) • 0 to 500 mH, 9999 (0.01 mH) ^{*3} • 0 to 50 mH, 9999 (0.001 mH) ^{*4}	○		
50		Mitsubishi Electric constant-torque motor SF-HRCA	• 0 to 500 mH, 9999 (0.01 mH) ^{*3} • 0 to 50 mH, 9999 (0.001 mH) ^{*4}		○	
70		Mitsubishi Electric high-performance energy-saving motor SF-PR	Pr.94 (Pr.462) • 0 to 100%, 9999 (0.1%) ^{*3} • 0 to 100%, 9999 (0.01%) ^{*4}		○	
330 ^{*2}		IPM motor MM-CF	Pr.706 (Pr.738) • 0 to 5000 mV (rad/s), 9999 (0.1 mV (rad/s))			○ (MM-CF)
1140 ^{*2}		PM motor EM-A				○ (EM-A)
8090		IPM motor (other than EM-A/MM-CF)			○	
9090		SPM motor			○	

Pr.71	Pr.450	Motor	Motor constant value range (increment)	Electronic thermal O/L relay function		
				Standard	Constant-torque	PM
3 (4) ^{*5}		Standard motor (such as SF-JR)	Pr.82 (Pr.455), Pr.859 (Pr.860), Pr.90 (Pr.458), Pr.91 (Pr.459), Pr.92 (Pr.460), Pr.93 (Pr.461), Pr.94 (Pr.462), Pr.706 (Pr.738) • Internal data value 0 to 65534, 9999 (1) The display increment can be changed in Pr.684 .	○		
13 (14) ^{*5}		Constant-torque motor (SF-JRCA, etc.) SF-V5RU (other than the 1500 r/min series)		○		
23 (24) ^{*5}		Mitsubishi Electric standard motor (SF-JR 4P 1.5kW or lower)		○		
33 (34) ^{*5}		Vector control dedicated motor SF-V5RU (1500 r/min series) SF-THY		○		
43 (44) ^{*5}		Mitsubishi Electric high-efficiency motor SF-HR		○		
53 (54) ^{*5}		Mitsubishi Electric constant-torque motor SF-HRCA		○		
73 (74) ^{*5}		Mitsubishi Electric high-performance energy-saving motor SF-PR		○		
333 (334) ^{*2*5}		IPM motor MM-CF				○ (MM-CF)
8093 (8094) ^{*5}		IPM motor (other than EM-A/MM-CF)		○		
9093 (9094) ^{*5}		SPM motor		○		
5		Standard motor	Wye connection Pr.82 (Pr.455), Pr.859 (Pr.860) • 0 to 500 A, 9999 (0.01 A) ^{*3} • 0 to 3600 A, 9999 (0.1 A) ^{*4} Pr.90 (Pr.458), Pr.91 (Pr.459) • 0 to 50 Ω, 9999 (0.001 Ω) ^{*3} • 0 to 400 mΩ, 9999 (0.01 mΩ) ^{*4}	○		
15		Constant-torque motor		○		
6		Standard motor	Delta connection Pr.92 (Pr.460), Pr.93 (Pr.461) • 0 to 50 Ω, 9999 (0.001 Ω) ^{*3} • 0 to 3600 mΩ, 9999 (0.1 mΩ) ^{*4} Pr.94 (Pr.462) • 0 to 500 Ω, 9999 (0.01 Ω) ^{*3} • 0 to 100 Ω, 9999 (0.01 Ω) ^{*4}	○		
16		Constant-torque motor		○		
—	9999 ^{*1}	No second applied motor				

*1 Initial value.

*2 The setting is available only for the inverters with the capacity applicable for the motor.

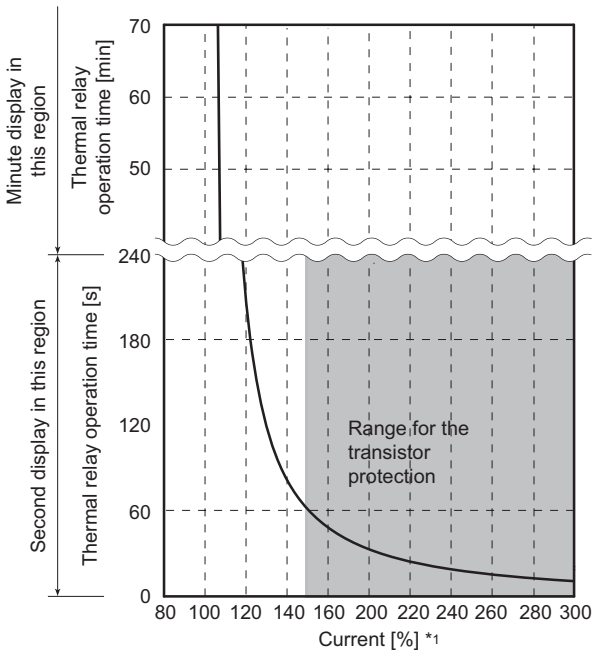
*3 For the FR-A820-55K(03160) or lower and FR-A840-55K(01800) or lower.

*4 For the FR-A820-75K(03800) or higher and FR-A840-75K(02160) or higher.

*5 The same operation is performed for the both settings.

2.6 Electronic thermal O/L relay (Pr.9)

- This function detects the overload (overheat) of the motor and shuts off the inverter output by stopping the operation of the transistor at the inverter output side.
- Set the rated current (A) of the motor in **Pr.9 Electronic thermal O/L relay**. Performing IPM parameter initialization automatically sets the rated current of the IPM motor.
- Set "0" in **Pr.9** to avoid activating the electronic thermal relay function; for example, when using an external thermal relay for the motor. (Note that the output transistor protection of the inverter is activated. (E.THT))
- Operational characteristic of the electronic thermal O/L relay when the EM-A motor is used



Protective function activated area: the area right of the characteristic curve

Normal operation area: the area left of the characteristic curve

*1 The % value denotes the percentage to the rated motor current.

NOTE

- The internal accumulated heat value of the electronic thermal relay function is reset to the initial value by the inverter's power reset or reset signal input. Avoid unnecessary reset and power-OFF.
- The transistor protection thermal O/L relay is activated early when the **Pr.72 PWM frequency selection** setting is increased.

2.7 Brake sequence function

The brake sequence function is available when the EM-A motor is used.

For details on the brake sequence function, refer to "5.14.3 Brake sequence function" in the Instruction Manual (Detailed).

2.8 Automatic restart after instantaneous power failure function

The automatic restart after instantaneous power failure function is available when the EM-A motor is used.

When the EM-A motor is used, the frequency search is available at 450 r/min or higher.

For details on the automatic restart after instantaneous power failure function, refer to "5.14.15 Automatic restart after instantaneous power failure/flying start with a PM motor" in the Instruction Manual (Detailed).

HEADQUARTERS	EUROPEAN REPRESENTATIVES	EUROPEAN REPRESENTATIVES	EURASIAN REPRESENTATIVES
Mitsubishi Electric Europe B.V. EUROPE Mitsubishi-Electric-Platz 1 D-40882 Ratingen Phone: +49 (0)2102 / 486-0 Fax: +49 (0)2102 / 486-1120	GEVA AUSTRIA Wiener Straße 89 A-2500 Baden Phone: +43 (0)2252 / 85 55 20 Fax: +43 (0)2252 / 488 60	INTEHSIS SRL MOLDOVA bld. Traian 23/1 MD-2060 Kishinev Phone: +373 (0)22 / 66 4242 Fax: +373 (0)22 / 66 4280	TOO Kazpromavtomatika KAZAKHSTAN UL. ZHAMBYLA 28, KAZ-100017 Karaganda Phone: +7 7212 / 50 10 00 Fax: +7 7212 / 50 11 50
Mitsubishi Electric Europe B.V. CZECH REP. Pekařská 621/7 CZ-155 00 Praha 5 Phone: +420 255 719 200 Fax: +420 251 551 471	OOO TECHNIKON BELARUS Prospect Nezavisimosti 177-9 BY-220125 Minsk Phone: +375 (0)17 / 393 1177 Fax: +375 (0)17 / 393 0081	Fonseca S.A. PORTUGAL R. João Francisco do Casal 87/89 PT-3801-997 Aveiro, Esqueira Phone: +351 (0)234 / 303 900 Fax: +351 (0)234 / 303 910	MIDDLE EAST REPRESENTATIVE EIM Energy EGYPT 3 Roxy Square ET-11341 Heliopolis, Cairo Phone: +202 24552559 Fax: +202 245266116
Mitsubishi Electric Europe B.V. FRANCE 25, Boulevard des Bouvets F-92741 Nanterre Cedex Phone: +33 (0)1 / 55 68 55 68 Fax: +33 (0)1 / 55 68 57 57	INEA RBT d.o.o. BOSNIA AND HERZEGOVINA Stegne 11 SI-1000 Ljubljana Phone: +386 (0)1 / 513 8116 Fax: +386 (0)1 / 513 8170	SIRIUS TRADING & SERVICES SRL ROMANIA Aleea Lacul Morii Nr. 3 RO-060841 Bucuresti, Sector 6 Phone: +40 (0)21 / 430 40 06 Fax: +40 (0)21 / 430 40 02	SHERF Motion Techn. Ltd. ISRAEL Rehov Hamerkava 19 IL-58851 Holon Phone: +972 (0)3 / 559 54 62 Fax: +972 (0)3 / 556 01 82
Mitsubishi Electric Europe B.V. IRELAND Westgate Business Park, Ballymount IRL-Dublin 24 Phone: +353 (0)1 4198800 Fax: +353 (0)1 4198890	AKHNATON BULGARIA 4, Andrei Ljapchev Blvd., PO Box 21 BG-1756 Sofia Phone: +359 (0)2 / 817 6000 Fax: +359 (0)2 / 97 44 06 1	INEA SR d.o.o. SERBIA Ul. Karadjordjeva 12/217 SK-911 06 Smederevo Phone: +386 (026) 461 54 01	CEG LIBAN LEBANON Cebaco Center/Block A Autostrade DORA Lebanon-Beirut Phone: +961 (0)1 / 240 445 Fax: +961 (0)1 / 240 193
Mitsubishi Electric Europe B.V. ITALY Viale Colleoni 7 Palazzo Sirio I-20864 Agrate Brianza (MB) Phone: +39 039 / 60 53 1 Fax: +39 039 / 60 53 312	INEA CR CROATIA Losinjska 4 a HR-10000 Zagreb Phone: +385 (0)1 / 36 940 - 01 / -02 / -03 Fax: +385 (0)1 / 36 940 - 03	SIMAP SK (Západné Slovensko) SLOVAKIA Dolné Pažite 603/97 SK-911 06 Trenčín Phone: +421 (0)32 743 04 72 Fax: +421 (0)32 743 75 20	AFRICAN REPRESENTATIVE ADROIT TECHNOLOGIES SOUTH AFRICA 20 Waterford Office Park 189 Witkoppen Road ZA-Fourways Phone: + 27 (0)11 / 658 8100 Fax: + 27 (0)11 / 658 8101
Mitsubishi Electric Europe B.V. NETHERLANDS Nijverheidsweg 23C NL-3641RP Mijdrecht Phone: +31 (0) 297 250 350	AutoCont C. S. S.R.O. CZECH REPUBLIC Kafkova 1853/3 CZ-702 00 Ostrava 2 Phone: +420 595 691 150 Fax: +420 595 691 199	INEA RBT d.o.o. SLOVENIA Stegne 11 SI-1000 Ljubljana Phone: +386 (0)1 / 513 8116 Fax: +386 (0)1 / 513 8170	
Mitsubishi Electric Europe B.V. POLAND ul. Krakowska 50 PL-32-083 Balice Phone: +48 (0) 12 347 65 00 Fax: +48 (0) 12 630 47 01	HANS FØLSGAARD A/S DENMARK Theilgaard's Torv 1 DK-4600 Køge Phone: +45 4320 8600 Fax: +45 4396 8855	OMNI RAY AG SWITZERLAND Im Schörl 5 CH-8600 Dübendorf Phone: +41 (0)44 / 802 28 80 Fax: +41 (0)44 / 802 28 28	
Mitsubishi Electric (Russia) LLC RUSSIA 2 bld. 1, Letnikovskaya st. RU-115114 Moscow Phone: +7 495 / 721 2070 Fax: +7 495 / 721 2071	Electrobit OÜ ESTONIA Pärnu mnt. 160i EST-11317, Tallinn Phone: +372 6518 140	CSC- AUTOMATION Ltd. UKRAINE 4 B, Yevhena Sverstyuka Str. UA-02002 Kiev Phone: +380 (0)44 / 494 33 44 Fax: +380 (0)44 / 494-33-66	
Mitsubishi Electric Europe B.V. SPAIN Carretera de Rubí 76-80 Apdo. 420 E-08190 Sant Cugat del Vallés (Barcelona) Phone: +34 (0) 93 / 5653131 Fax: +34 (0) 93 / 5891579	UTU Automation Oy FINLAND Peltotie 37i FIN-28400 Uusika Phone: +358 (0)207 / 463 500 Fax: +358 207 / 463 501		
Mitsubishi Electric Europe B.V. (Scandinavia) SWEDEN Hedvig Möllers gata 6, SE- 223 55 Lund Phone: +46 (0) 8 625 10 00	UTEKO A.B.E.E. GREECE 5, Mavrogenous Str. GR-18542 Piraeus Phone: +30 (0)211 / 1206-900 Fax: +30 (0)211 / 1206-999		
Mitsubishi Electric Turkey Elektrik Ürünleri A.Ş. TURKEY Fabrika Otomasyonu Merkezi Şerifali Mahallesi Nutuk Sokak No.5 TR-34775 Ümraniye-İSTANBUL Phone: +90 (216) 969 25 00 Fax: +90 (216) / 526 39 95	MELTRADE Kft. HUNGARY Fertő utca 14. HU-1107 Budapest Phone: +36 (0)1 / 431-9726 Fax: +36 (0)1 / 431-9727		
Mitsubishi Electric Europe B.V. UK Travellers Lane UK-Hatfield, Herts. AL10 8XB Phone: +44 (0)1707 / 28 87 80 Fax: +44 (0)1707 / 27 86 95	OAK Integrator Products SIA LATVIA Rītausmas iela 23 LV-1058 Riga Phone: +371 67842280		
Mitsubishi Electric Europe B.V. UAE Dubai Silicon Oasis United Arab Emirates - Dubai Phone: +971 4 3724716 Fax: +971 4 3724721	Automatikos Centras, UAB LITHUANIA Neries krantinė 14A-101 LT-48397 Kaunas Phone: +370 37 262707 Fax: +370 37 455605		
Mitsubishi Electric Corporation JAPAN Tokyo Building 2-7-3 Marunouchi, Chiyoda-ku Tokyo 100-8310 Phone: +81 (3) 3218-2111 Fax: +81 (3) 3218-2185	ALFATRADE Ltd. MALTA 99, Paola Hill Malta-Paola PLA 1702 Phone: +356 (0)21 / 697 816 Fax: +356 (0)21 / 697 817		
Mitsubishi Electric Automation, Inc. USA 500 Corporate Woods Parkway Vernon Hills, IL 60061 Phone: +1 (847) 478-2100 Fax: +1 (847) 478-0328			

使用手册 (导入篇) (中文)

一 目 录

1	变频器的安装和注意事项	3
2	接线	4
3	基本操作	9
4	关于使用变频器的故障自动保险系统	11
5	变频器使用上的注意事项	11
6	参数一览表	13

本使用手册 (导入篇) 将对本产品的使用及注意点进行说明。此外, 请务必将本使用手册 (导入篇) 送至使用本产品的客户手中为盼。

安全注意事项

在仔细阅读本使用手册 (导入篇) 及附属资料并能正确使用前, 请勿安装、操作、维护或检查变频器。在熟悉机器的知识、安全信息及全部有关注意事项以后使用。

务必请专门的技术人员进行安装、操作、维护检查。专门的技术人员指满足以下所有条件的人员。

- 受过切实的技术训练或拥有可以从事电气设备资格的人员。请注意是否可以在所在地区的三菱电机接收适当的技术训练。关于日期、举办场所请联系营业所。
- 可以得到连接在安全控制系统的保护装置 (例: 光幕) 操作手册人员。或者, 熟读、熟知此等手册人员。

在本使用手册 (导入篇) 中, 将安全注意事项等级分为“警告”和“注意”。



警告 不正确的操作造成的危险情况, 将导致死亡或重伤的发生。



注意 不正确的操作造成的危险情况, 将导致一般或轻微的伤害或造成物体的硬件损坏。

此外, **注意** 中记载的事项, 根据情况的不同, 注意等级的事项也可能造成严重后果。请务必遵循两个等级的注意事项, 因为它们对于个人安全都是重要的。

防止触电



警告

- 不可在变频器的通电过程中卸下其前盖板和接线板。并且, 不可在前盖板和接线板卸下的状态下运行变频器。否则可能会接触到高压的端子和充电部分而造成触电事故。
- 即使电源处于断开时, 除接线、定期检查外, 请勿拆下前盖板。否则, 由于接触变频器充电电路可能造成触电事故。
- 接线或检查, 应在确认了操作面板的指示灯为熄灯状态后, 断开电源经过 10 分钟以上, 用万用表等检测剩余电压以后进行。切断电源后的一段时间内电容器仍为高压充电状态, 非常危险。
- 本变频器必须接地。接地时必须遵循国家及当地安全法规和电气规范的要求。(美国国家电气法规第 250 项, IEC 61140 1 级, 以及其他适用标准) 使用 EN 规格时, 应使用实施了中性点接地的电源。
- 包括接线或检查在内的工作都应由专业技术人员进行。
- 应在安装后进行接线。否则会导致触电、受伤。
- 请勿用湿手操作 M 旋钮及按键, 以防止触电。否则会导致触电。
- 对于电缆, 请勿损伤它, 对它加上过重的应力, 使它承载重物或对它钳压。否则会导致触电。
- 请勿在通电中进行冷却风扇的更换, 否则会发生危险。通电中进行冷却风扇的交换是危险的。
- 不要用湿手触碰底板或插拔电缆。否则会导致触电。
- 测定主电路电容器容量时在电源 OFF 状态下向电动机施加 1 秒钟左右的直流电压。电源 OFF 后的短时间内, 请勿触碰电动机端子, 以防触电。
- 因为 PM 电机是在转子中内置磁铁的同期电动机, 所以即使在切断了变频器的电源状态下, 只要电机仍在旋转, 电机端子上将会产生高压。应在电机停止的状态下进行接线、维护检查。当电机在风扇、风机等旋转负载用途时, 在变频器输出侧连接低压手动开关, 打开开关进行接线、维护检查。有可能触电。

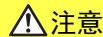
防止火灾



注意

- 变频器应安装在无孔的不可燃壁上 (避免从背后触及变频器散热片)。直接安装在易燃物上或靠近易燃物品, 会导致火灾。
- 变频器发生故障时, 应将变频器的电源断开。若持续地流过过大电流, 会导致火灾。
- 使用制动电阻器时, 应使用异常信号切断电源。否则可能由于制动晶体管的故障等导致制动电阻器异常发热, 从而可能引起火灾。
- 请勿在直流端子 P/+, N/- 上直接连接电阻, 这样会导致火灾。否则会导致触电。
- 务必实施在使用手册 (详细篇) 中记载的日常检查及定期检查。如果不注意检查而延续使用, 将导致破裂、损坏、火灾。

防止损伤

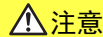


注意

- 各个端子上加的电压只能是使用手册 (详细篇) 上所规定的电压。否则会造成故障或损坏。
- 请勿错误连接端子。否则会造成故障或损坏。
- 不要将极性 (+) 搞错。否则会造成故障或损坏。
- 正在通电或断开电源不久, 因为变频器温度较高, 请勿触摸它。否则会引起烫伤。

其它注意事项

请对以下注意事项十分留意。误操作会导致意外事故、受伤、触电。



注意

- 搬运和安装**
 - 使用工具开封时, 为了防止因刀尖而受伤, 应带安全手套。
 - 根据产品的重量用正确的方法搬运。否则会导致受伤。
 - 不要登上变频器, 或在变频器上装载重物。
 - 不要进行超过限制的多层装载
 - 搬运时不要握住前盖板。否则, 会导致脱落、故障。
 - 安装时应注意不要因变频器的脱落而受伤。
 - 应安装在能够充分承受变频器重量的壁面。
 - 不要安装在高温壁面。
 - 应遵守变频器的安装方向。
 - 为了不让变频器脱落, 应使用螺丝牢固固定。
 - 请勿安装、运行损伤、少部件的变频器。
 - 不要在变频器中混入螺丝、金属片等可导电性异物、油等可燃异物。
 - 变频器是精密机器, 请勿使变频器跌落, 或受到强烈冲击。
 - 应在以下条件下使用: LD 额定、ND 额定 (初始设定)、HD 额定的周围温度为 0 ~ +50 °C (不结冰)、SLD 额定的周围温度为 0 ~ +40 °C (不结冰)。否则将导致变频器误动作、故障。
 - 应在周围湿度为 95%RH 以下 (不结露) 的条件下使用。否则将导致变频器误动作、故障。(详细请参照第 3 页)
 - 应在保管温度 (运输时等短时间内可以适用的温度) 为 -20 ~ +65 °C 的条件下使用。否则将导致变频器误动作、故障。
 - 室内 (确保无腐蚀性气体、可燃性气体、油雾和尘埃) 否则将导致变频器误动作、故障。
 - 应在标高 2500m 以下、5.9m/s² 以下、振动 10 ~ 55Hz (X、Y、Z 各方向) 的条件下使用。否则将导致变频器误动作、故障。(在超过标高 1000m 的位置安装时, 每升高 500m, 额定电流需要降低 3%。)
 - 如果木制包装材料的消毒、防虫措施的熏蒸剂内包含的卤素 (氟, 氯, 溴, 碘等) 渗入到本产品内部, 会导致故障。包装时, 注意不使残留的熏蒸成分渗入到本产品, 或以熏蒸以外的方法进行消毒、防虫措施。

⚠ 注意

接线

- 在变频器的输出侧请勿安装移相电容器或浪涌吸收器、无线电噪声滤波器。否则可能因过热而导致变频器烧毁。
- 应正确连接输出侧（端子U、V、W）。电机将为逆转。
- 即使切断了电源，PM电机在旋转时，在PM电机的连接端子U、V、W上仍然会产生高压电，请务必确认了PM电机已停止后再进行接线。否则有可能触电。
- 请一定勿将PM电机连接到工频电源上。

试运行调整

- 应在运行前进行各参数的确认、调整各参数。有可能会因机械设备的原因而引起变频器意外动作。

*1 FR-A840-04320(160K)及以上为2.9m/s²以下。

⚠ 警告

操作方法

- 一旦选择了再试功能，跳闸时会突然再启动，应远离设备。
- 根据功能的设定状态，即使按下操作面板的STOP/RESET键有时输出也不会停止，因此应另外准备紧急停止电路（电源切断及紧急停止用的机械制动动作等）和急停开关。
- 复位变频器报警前应确认运行信号断开，否则电机会突然恢复启动。
- 因负载而使PM电机旋转时不能超过最大旋转速度。
- 使用负载应该仅仅是三相鼠笼电机或PM电机。连接其它电气设备到变频器的输出侧可能会造成设备的损坏。
- 在转矩控制时，如果实施了预备励磁（LX信号、X13信号），即使在未输入启动指令（STF或STR）的状态下，电机也可能会以低速运转。此外，在输入启动指令的状态下，即使速度限制值=0的情况下，电机也可能会低速运转。应在确认即使电机运转也不会有安全问题之后，实施预备励磁。
- 不要对设备进行改造。
- 不要拆卸使用手册（详细篇）里没有记载的部件。否则会造成故障或损坏。

⚠ 注意

操作方法

- 电子过热保护不能完全确保对电机的过热保护。建议采取同时设置外部热敏继电器、PTC热敏电阻以进行过热保护。
- 不要频繁使用电磁接触器启/停变频器。否则可能导致变频器使用寿命缩短。
- 应使用噪声滤波器以减少电磁干扰的影响。否则有可能影响变频器附近使用的电子设备。
- 采取相应的措施抑制高谐波。否则由于变频器产生的电源谐波可能使进相电容器和发电设备过热及损坏。
- 当变频器驱动400V系列电机时，必须使用绝缘强化的电机、或实施抑制浪涌电压的对策。由于接线常数引起的浪涌电压作用于电机的端子，会使电机的绝缘恶化。
- 当进行参数清除或参数全部清除时，在运行前应再次设定必要的参数。各参数将恢复至初始值
- 变频器可以容易地进行高速运行的设定，所以应充分确认电机和机械的性能后再进行设定更改。
- 增加变频器的保持功能，安装保持设备以确保安全。应另外设置保持装置。
- 变频器长时间保管后再使用，使用前必须进行检查和试运行。
- 为了防止静电引起的破坏，应在接触本产品前，去掉身上的静电。
- 1台变频器不能连接多台PM电机进行使用。
- PM无传感器矢量控制时，不能使用PM电机以外的同步电机、感应电机、感应同步电机。
- 请勿在感应电机控制设定（初始设定）状态下连接PM电机，或在PM无传感器矢量控制设定状态下连接感应电机。否则可能导致故障。
- 使用PM电机时，关闭输出侧开关的场合，应将变频器的电源ON后使用。
- 为了防止经由网络的外部设备的非法访问、DoS₂攻击、计算机病毒以及其他的网络攻击，以保障变频器及系统的安全（可用性、安全性、机密性）时，应设置防火墙及VPN、对计算机安装杀毒软件等采取相应的对策。对于因DoS攻击、非法访问、计算机病毒以及其他的网络攻击导致的变频器及系统故障方面的各种问题，本公司概不负责。

*2 DoS: 通过耗费目标电脑的资源或使其变得脆弱，来使其无法提供正常服务以及为该种状态

⚠ 注意

异常时的处理

- 为防止机器和设备在变频器或控制变频器的外部设备发生故障时处于危险状态，应设置紧急制动等安全备用装置。
- 变频器输入侧的断路器脱扣，可能是因为接线异常（短路等）或变频器内部部件的损坏。查明断路器脱扣的原因，排除故障后再接上断路器。
- 保护功能启动时，采取相应的措施，复位变频器，重新启动运行。

维护、检查和部件更换

- 不要用兆欧表（绝缘电阻）测试变频器的控制电路。否则可能导致故障。

报废后的处理

- 应作为工业废物处理。

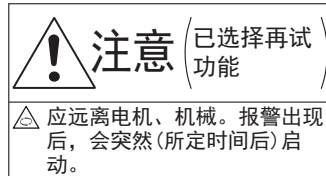
一般注意事项

- 在本使用手册中的很多图片和图表，为了说明细节部位的情况，所示的变频器状态有可能为已拆下了盖板或已取下安全用断路器，但在运行变频器时务必按规定将盖板、断路器恢复原状，并按使用手册（详细篇）的规定运行变频器。此外，有关PM电机，请参照PM电机的使用手册。

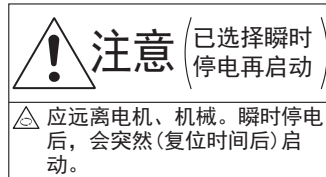
注意标签的粘贴

为了确保您安全地使用三菱电机变频器而粘贴的警告标识。通过参数设定选择了“再试功能”“瞬时停电再启动”的情况下，应粘贴以下标签。

- 选择了再试功能时



- 选择了瞬时停电再启动时



电机控制显示标签

为了避免发生所连电机与电机控制设定的电机不同，应粘贴以下标签。

感应电机设定

- ⚠ 设定为感应电机控制用。感应电机控制时，IM指示灯亮灯。请勿运行PM电机。



PM电机设定

- ⚠ 设定为PM电机控制用。PM电机控制时，PM指示灯亮灯。请勿运行感应电机。



1 变频器的安装和注意事项

◆ 变频器型号

FR - A8 2 0 - 00046 - 1 - GF

符号	电压等级	符号	内容	符号	类型*1	符号	电路板涂层*2	导体镀层	符号	功能
2	200V等级	00023~06830	变频器SLD额定电流(A)	1	FM	无	无	无	GF	内置CC-Link IE现场网络功能
4	400V等级	0.4~280K	变频器ND额定容量(kW)	2	CA	60	有	无		
						06*3	有	有		

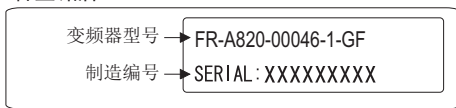
*1 根据类型不同规格不同。主要的差异如下表所示。

机种	监视输出	初始设定			
		内置 EMC 滤波器	控制逻辑	额定频率	Pr. 19 基底频率电压
FM (搭载端子 FM 的产品)	端子 FM: 脉冲列输出 端子 AM: 模拟电压输出 (DC0 ~ ±10V)	OFF	漏型逻辑	60Hz	9999 (与电源电压相同)
CA (搭载端子 CA 的产品)	端子 CA: 模拟电流输出 (DC0 ~ 20mA) 端子 AM: 模拟电压输出 (DC0 ~ ±10V)	ON	源型逻辑	50Hz	8888 (电源电压的 95%)

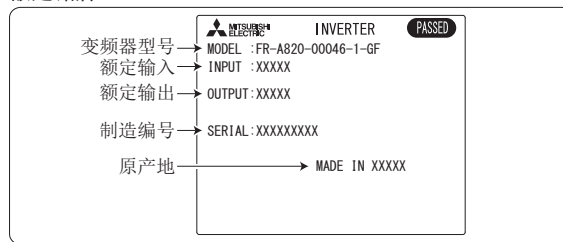
*2 对应 IEC60721-3-3 3C2/3S2

*3 对应容量为 FR-A820-00340(5.5K) 及以上、FR-A840-00170(5.5K) 及以上。

容量铭牌



额定铭牌

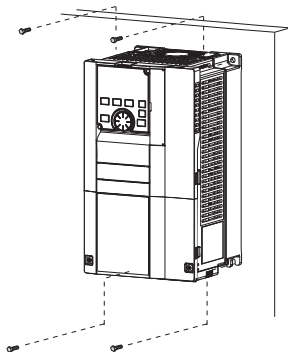


NOTE

· 本使用手册中记载的变频器型号将额定电流值和电机适用容量一并记载进行说明。(例) FR-A820-00046(0.4K)

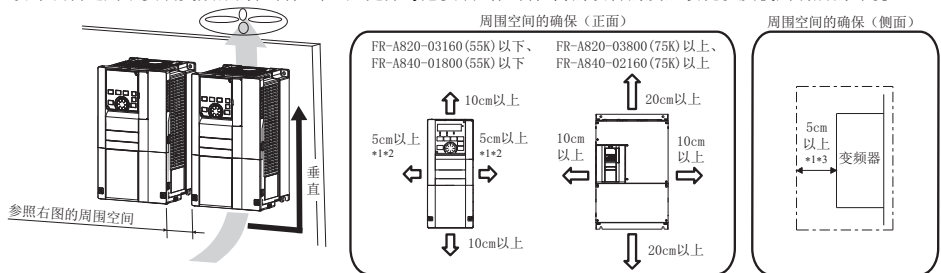
◆ 变频器的安装

盘面安装时



FR-A840-04320(160K) 及以上
应固定 6 处。

- 用螺栓将变频器垂直安装在坚实的壁面上。
- 确保有足够的空间并采取冷却通风措施。
- 应将变频器避开直射阳光、高温潮湿的场所。
- 应将变频器安装在不可燃性的壁面上。
- 在控制柜中收藏多台时，应并列安装并采取冷却通风措施。
- 设计或制造用于安装变频器的控制柜时，应充分考虑安装到控制柜内的设备的发热状况以及使用场所的环境。



*1 FR-A820-00250(3.7K) 以上、FR-A840-00126(3.7K) 以上为 1cm 以上。

*2 FR-A820-01250(22K) 以下、FR-A840-00620(22K) 以下，在周围温度 40℃ 以下 (SLD 额定值时，周围温度 30℃ 以下) 使用时，可以贴紧安装 (间隔 0cm)。

*3 更换 FR-A840-04320(160K) 及以上的冷却风扇时，前面需要有 30cm 以上的空间。请参照使用手册 (详细篇)。

◆ 变频器的安装环境

安装前，应确认是否满足下表的环境条件。

项目	内容	
周围温度	LD, ND (初始设定), HD	0 ~ +50℃ (不结冰)
	SLD	0 ~ +40℃ (不结冰)
周围湿度	有电路板涂层 (对应 IEC60721-3-3 3C2/3S2): 95%RH 以下 (无结露) 无电路板涂层: 90%RH 以下 (无结露)	
储存温度	-20 ~ +65℃ *1	
周围环境	室内 (确保无腐蚀性气体、可燃性气体、油雾和尘埃)	
标高	2500 m 以下 *2	
振动	5.9m/s ² 以下 *3、10 ~ 55Hz (X、Y、Z 各方向)	

*1 在运输时等短时间内可以适用的温度。

*2 设置在超过标高 1000m 的情况下，每 500m 需要降低额定电流的 3%。

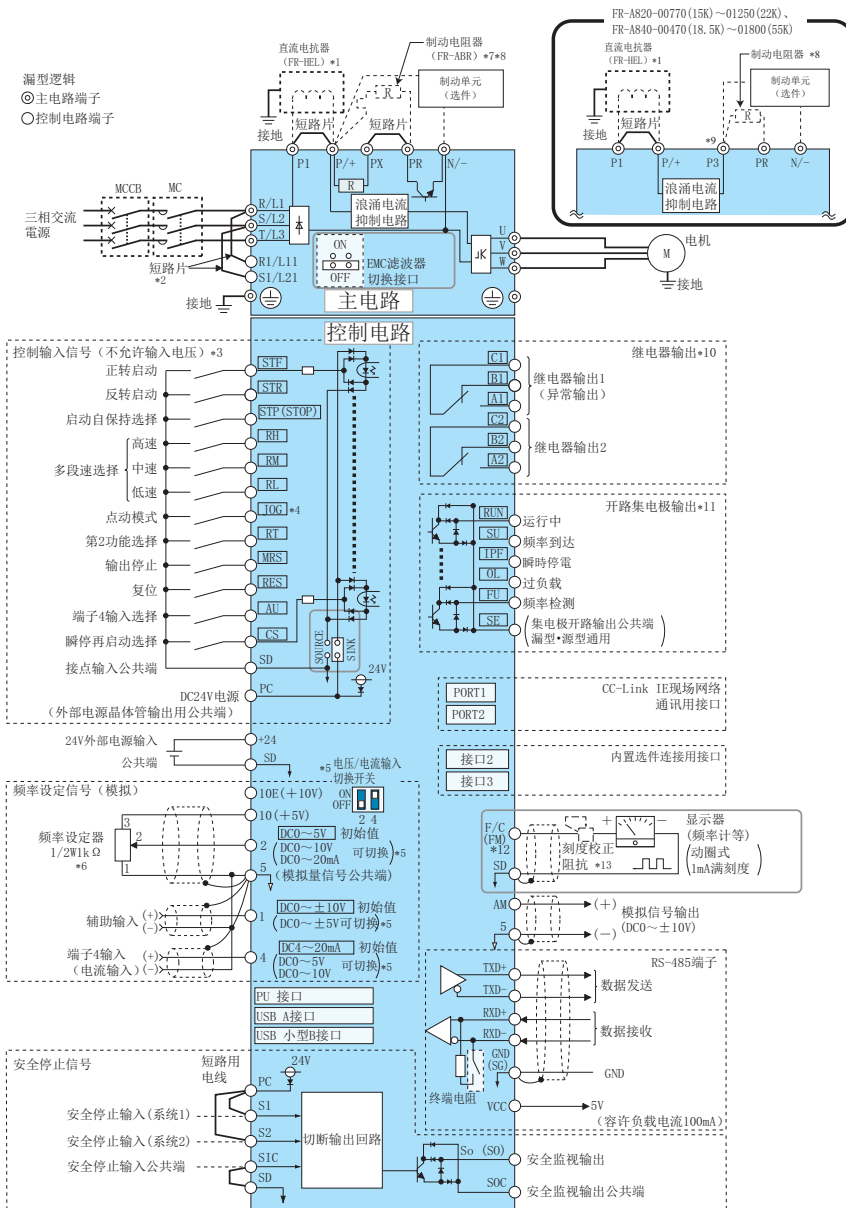
*3 FR-A840-04320(160K) 及以上为 2.9m/s² 以下。

*4 关于变频器单元的发热量，请参照使用手册 (详细篇)。

2 接线

2.1 端子接线图

◆ FM 类型

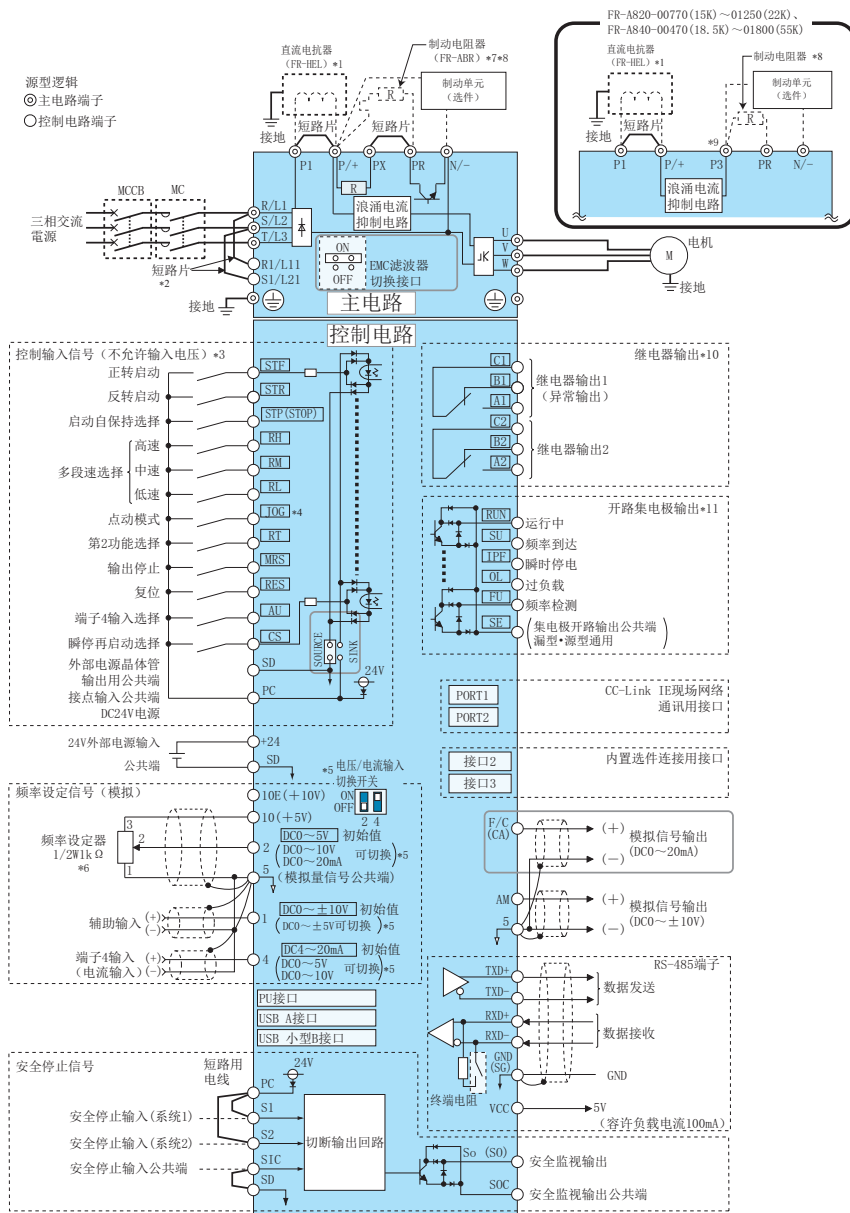


- *1 FR-A820-03800(75K)及以上、FR-A840-02160(75K)及以上或使用75kW及以上的电机时务必连接选件的直流电抗器(FR-HEL)。(直流电抗器请参照使用手册(详细篇),根据适用电机容量进行选择。)连接直流电抗器时,端子P1与P/+间安装有短路片的情况下,应先拆下短路片再安装直流电抗器。(FR-A820-03800(75K)及以上、FR-A840-02160(75K)及以上没有短路片。)
- *2 制动电路用另外的电源时,拆下R1/L11、S1/L21短路片。
- *3 通过输入端子分配(Pr.178~Pr.189)可变更端子功能。(参照第13页)
- *4 端子JOG也可作为脉冲列输入端子使用。JOG/脉冲的选择请参照Pr.291进行。
- *5 可通过模拟输入规格切换(Pr.73,Pr.267)进行变更。切换为电压输入时,电流/电压输入切换开关设为OFF,切换为电流输入时,设为ON。端子10、2也可作为PTC输入端子使用。(Pr.561)(参照使用手册(详细篇))
- *6 频率设定的变更频率高时,建议使用2W1kΩ。
- *7 连接制动电阻时,应拆下端子PR与PX之间的短路片(FR-A820-00046(0.4K)~00490(7.5K),FR-A840-00023(0.4K)~00250(7.5K))。
- *8 将制动电阻器连接至端子P/(P3)-PR间。(端子PR配有在FR-A820-00046(0.4K)~01250(22K),FR-A840-00023(0.4K)~01800(55K)。)为防止制动电阻器过热或烧坏,必须设置热敏继电器。(参照使用手册(详细篇))
- *9 请勿在端子P3连接直流电源(直流供电模式时)。
- *10 通过输出端子分配(Pr.195,Pr.196)可变更端子功能。(参照第13页)
- *11 通过输出端子分配(Pr.190~Pr.194)可变更端子功能。(参照第13页)
- *12 端子F/C(FM),通过Pr.291可以将集电极开路输出转换为脉冲列输出。
- *13 通过操作面板进行刻度校正时不要。

NOTE

- 干扰可能导致错误动作发生,所以信号线要离动力线10cm以上。另外,应与主电路的输入侧和输出侧分离。
- 接线时不要在变频器内留下电线切屑。电线切屑可能会导致异常、故障、错误动作发生。变频器必须始终保持清洁。在控制柜上钻孔时务必注意不要使切屑粉掉进变频器内。
- 应正确设定电压/电流输入切换开关。如果设定不同,将导致异常、故障、误动作。

◆ CA 类型



- *1 FR-A820-03800 (75K) 及以上、FR-A840-02160 (75K) 及以上或使用 75kW 及以上的电机时应务必连接选件的直流电抗器 (FR-HEL)。(直流电抗器请参照使用手册 (详细篇), 根据适用电机容量进行选定。)
 连接直流电抗器时, 端子 P1 与 P/+ 间安装有短路片的情况下, 应先拆下短路片再安装直流电抗器。(FR-A820-03800 (75K) 及以上、FR-A840-02160 (75K) 及以上没有短路片。)
- *2 制动电路用另外的电源时, 拆下 R1/L11、S1/L21 短路片。
- *3 通过输入端子分配 (Pr. 178 ~ Pr. 189) 可变更端子功能。(参照第 13 页)
- *4 端子 JOG 也可作为脉冲列输入端子使用。JOG/脉冲的选择请参照 Pr. 291 进行。
- *5 可通过模拟输入规格切换 (Pr. 73, Pr. 267) 进行变更。切换为电压输入时, 电流/电压输入切换开关设为 OFF, 切换为电流输入时, 设为 ON。端子 10、2 也可作为 PTC 输入端子使用。(Pr. 561) (参照使用手册 (详细篇))
- *6 频率设定的变更频率高时, 建议使用 2W1kΩ。
- *7 连接制动电阻时, 应拆下端子 PR 与 PX 之间的短路片 (FR-A820-00046 (0.4K) ~ 00490 (7.5K), FR-A840-00023 (0.4K) ~ 00250 (7.5K))。
- *8 将制动电阻器连接至端子 P/+ (P3)-PR 间。(端子 PR 配有在 FR-A820-00046 (0.4K) ~ 01250 (22K), FR-A840-00023 (0.4K) ~ 01800 (55K)。) 为防止制动电阻器过热或烧坏, 必须设置热敏继电器。(参照使用手册 (详细篇))
- *9 请勿在端子 P3 连接直流电源 (直流供电模式时)。
- *10 通过输出端子分配 (Pr. 195, Pr. 196) 可变更端子功能。(参照第 13 页)
- *11 通过输出端子分配 (Pr. 190 ~ Pr. 194) 可变更端子功能。(参照第 13 页)

NOTE

- 干扰可能导致错误动作发生, 所以信号线要离动力线 10cm 以上。另外, 应与主电路的输入侧和输出侧分离。
- 接线时不要在变频器内留下电线切屑。电线切屑可能会导致异常、故障、错误动作发生。变频器必须始终保持清洁。在控制柜上钻孔时请务必注意不要使切屑粉掉进变频器内。
- 应正确设定电压/电流输入切换开关。如果设定不同, 将导致异常、故障、误动作。

2.2 主电路端子

◆ 主电路端子和接地端子的电线型号等

为使电压下降在 2% 以内，应选用适当型号的电线。

变频器和电机间的接线距离较长时，特别是在低速的情况下，会由于主电路电缆的电压下降而导致电机的转矩下降。接线长为 20m 的选择示例详见下表。

• 200V 等级（供电为 220V、过载电流额定为 150% 1 分时）

变频器的适用型号	端子螺丝尺寸 *1	紧固转矩 N·m	压接端子		电线型号								
					HIV 电线等 (mm ²) *1				AWG/MCM *2		PVC 电线等 (mm ²) *3		
			R/L1、S/L2、T/L3	U、V、W	R/L1、S/L2、T/L3	U、V、W	P/+、P1	接地线	R/L1、S/L2、T/L3	U、V、W	R/L1、S/L2、T/L3	U、V、W	接地线
FR-A820-00046 (0.4K) ~ 00167 (2.2K)	M4	1.5	2-4	2-4	2	2	2	2	14	14	2.5	2.5	2.5
FR-A820-00250 (3.7K)	M4	1.5	5.5-4	5.5-4	3.5	3.5	3.5	3.5	12	12	4	4	4
FR-A820-00340 (5.5K)	M5 (M4)	2.5	5.5-5	5.5-5	5.5	5.5	5.5	5.5	10	10	6	6	6
FR-A820-00490 (7.5K)	M5 (M4)	2.5	14-5	8-5	14	8	14	5.5	6	8	16	10	16
FR-A820-00630 (11K)	M5	2.5	14-5	14-5	14	14	14	8	6	6	16	16	16
FR-A820-00770 (15K)	M6	4.4	22-6	22-6	22	22	14	4	4	4	25	25	16
FR-A820-00930 (18.5K)	M8 (M6)	7.8	38-8	22-8	38	22	38	14	2	4	35	25	25
FR-A820-01250 (22K)	M8 (M6)	7.8	38-8	38-8	38	38	38	22	2	2	35	35	25
FR-A820-01540 (30K)	M8 (M6)	7.8	60-8	60-8	60	60	60	22	1/0	1/0	50	50	25
FR-A820-01870 (37K)	M10 (M8)	26.5	80-10	60-10	80	60	80	22	3/0	1/0	70	70	35
FR-A820-02330 (45K)	M10 (M8)	26.5	100-10	100-10	100	100	100	38	4/0	4/0	95	95	50
FR-A820-03160 (55K)	M12 (M8)	46	100-12	100-12	100	100	100	38	4/0	4/0	95	95	50
FR-A820-03800 (75K)	M12 (M8)	46	150-12	150-12	125	125	125	38	250	250	120	120	—
FR-A820-04750 (90K)	M12 (M8)	46	150-12	150-12	150	150	150	38	300	300	150	150	—

• 400V 等级（供电为 440V、过载电流额定为 150% 1 分钟）

变频器的适用型号	端子螺丝尺寸 *1	紧固转矩 N·m	压接端子		电线型号								
					HIV 电线等 (mm ²) *1				AWG/MCM *2		PVC 电线等 (mm ²) *3		
			R/L1、S/L2、T/L3	U、V、W	R/L1、S/L2、T/L3	U、V、W	P/+、P1	接地线	R/L1、S/L2、T/L3	U、V、W	R/L1、S/L2、T/L3	U、V、W	接地线
FR-A840-00023 (0.4K) ~ 00126 (3.7K)	M4	1.5	2-4	2-4	2	2	2	2	14	14	2.5	2.5	2.5
FR-A840-00170 (5.5K)	M4	1.5	2-4	2-4	2	2	3.5	3.5	12	14	2.5	2.5	4
FR-A840-00250 (7.5K)	M4	1.5	5.5-4	5.5-4	3.5	3.5	3.5	3.5	12	12	4	4	4
FR-A840-00310 (11K)	M5	2.5	5.5-5	5.5-5	5.5	5.5	5.5	5.5	10	10	6	6	10
FR-A840-00380 (15K)	M5	2.5	8-5	5.5-5	8	5.5	8	5.5	8	10	10	6	10
FR-A840-00470 (18.5K)	M6	4.4	14-6	8-6	14	8	14	8	6	8	16	10	16
FR-A840-00620 (22K)	M6	4.4	14-6	14-6	14	14	22	14	6	6	16	16	16
FR-A840-00770 (30K)	M6	4.4	22-6	22-6	22	22	22	14	4	4	25	25	16
FR-A840-00930 (37K)	M8	7.8	22-8	22-8	22	22	22	14	4	4	25	25	16
FR-A840-01160 (45K)	M8	7.8	38-8	38-8	38	38	38	22	1	2	50	50	25
FR-A840-01800 (55K)	M8	7.8	60-8	60-8	60	60	60	22	10	1/0	50	50	25
FR-A840-02160 (75K)	M10	26.5	60-10	60-10	60	60	60	22	1/0	1/0	50	50	25
FR-A840-02600 (90K)	M10	26.5	60-10	60-10	60	60	80	22	3/0	3/0	50	50	25
FR-A840-03250 (110K)	M10 (M12)	26.5	80-10	80-10	80	80	80	22	3/0	3/0	70	70	35
FR-A840-03610 (132K)	M10 (M12)	26.5	100-10	100-10	100	100	100	38	4/0	4/0	95	95	50
FR-A840-04320 (160K)	M12 (M10)	46	150-12	150-12	125	125	150	38	250	250	120	120	70
FR-A840-04810 (185K)	M12 (M10)	46	150-12	150-12	150	150	150	38	300	300	150	150	95
FR-A840-05470 (220K)	M12 (M10)	46	100-12	100-12	2×100	2×100	2×100	60	2×4/0	2×4/0	2×95	2×95	95
FR-A840-06100 (250K)	M12 (M10)	46	100-12	100-12	2×100	2×100	2×125	60	2×4/0	2×4/0	2×95	2×95	95
FR-A840-06830 (280K)	M12 (M10)	46	150-12	150-12	2×125	2×125	2×125	60	2×250	2×250	2×120	2×120	120

- *1 对于 FR-A820-03160 (55K) 以下、FR-A840-01800 (55K) 以下：推荐（使用）HIV 电缆（600V 系列 2 乙烯绝缘电缆）等的尺寸，其连续工作最高许容温度为 75℃。假设环境温度为 50℃ 或以下、电缆长度为 20m 或以下。
FR-A820-03800 (75K) 以上、FR-A840-02160 (75K) 以上：推荐（使用）电缆（LMFC（阻燃性、可挠性、交连聚乙烯绝缘电缆）等），其连续工作最高许容温度为 90℃ 以上。假设环境温度为 50℃ 或以下，封套使用电缆。
- *2 200V 等级的全容量和 FR-A840-01160 (45K) 以下：推荐（使用）电缆（THHW 电缆）的尺寸，其连续工作最高许容温度为 75℃。假设环境温度为 40℃ 以下、接线距离为 20m 以下。
FR-A840-01800 (55K) 以上，推荐（使用）电缆（THHN 电缆）的尺寸，其连续工作最高许容温度为 90℃。假设环境温度为 40℃ 以下、控制柜内使用的接线。（在美国或加拿大使用时，请参照第 20 页。）
- *3 FR-A820-00770 (15K) 以下和 FR-A840-01160 (45K) 以下：推荐（使用）电缆（PVC 电缆）的尺寸，其连续工作最高许容温度为 70℃。假设周围温度为 40℃ 以下、接线距离为 20m 以下。
FR-A820-00930 (18.5K) 以上和 FR-A840-01800 (55K) 以上：推荐（使用）电缆（XLPE 电缆）的尺寸，其连续工作最高许容温度为 90℃。周围温度为 40℃ 以下、封套使用电缆。（主要在欧洲使用时的选择示例。）
- *4 端子螺钉尺寸为 R/L1、S/L2、T/L3、U、V、W、PR、PX、P/+、N/-、P1、P3，表示接地用螺丝尺寸。
FR-A820-00340 (5.5K)、FR-A820-00490 (7.5K) 端子 PR、PX 的螺丝尺寸为（ ）内的值。
FR-A820-00930 (18.5K) 以上的接地螺丝尺寸为（ ）内的值。
FR-A840-03250 (110K)、FR-A840-03610 (132K) 的连接选用用 P/+ 螺丝尺寸为（ ）内的值。
FR-A840-04320 (160K) 及以上的兄弟螺丝尺寸为（ ）内的值。

线间电压降低值可以按下列公式算出。

$$\text{线间电压降低值 [V]} = \sqrt{3} \times \text{电线阻抗 [m}\Omega/\text{m]} \times \text{接线距离 [m]} \times \text{电流 [A]} / 1000$$

接线距离较长或想减少低速侧的电压降（转矩降低）时应使用粗电线。

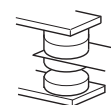
NOTE

- 选定示例为 ND 额定时的内容。选择 SLD 额定、LD 额定、HD 额定时的选定，请参照使用手册（详细篇）。
- 端子螺丝应按规定转矩紧固。如果没紧固会导致短路或误动作。过紧会损坏螺丝导致短路或误动作。
- 电源及电机接线的压接端子推荐使用带绝缘套管的端子。

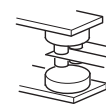
2.3 控制电路端子

◆ 接线时的注意事项

- 连接控制电路端子的电线建议使用 $0.3 \sim 0.75\text{mm}^2$ 尺寸的电线。
- 接线长度不要超过 30m (端子 FM 的接线长度不要超过 200m)。
- 由于控制电路的输入信号是微电流,所以在插入触点时,为了防止接触不良,微信号用触点应使用两个以上并联的触点或使用双触点。
- 为不受噪声的影响,连接至控制电路端子的接线必须使用屏蔽线或者绞合线,且必须与主电路、高电压电路 (包括 200V 控制电路) 分离接线。应将连接至控制电路端子的电线的屏蔽线连接至各端子的公共端。但是,在端子 PC 的外部连接有外部电源时,屏蔽线应与外部电源的负极连接。请勿将控制柜等直接接地。
- 异常输出端子 (A1, B1, C1, A2, B2, C2) 务必串上继电器线圈或指示灯等。
- 请勿将变频器的 SD 端子与外部电源的 0V 端子连接。(漏型逻辑)



微信号用触点



双生触点

◆ 接线方法

- 市场出售的插针型冷压端子产品示例 (2019 年 4 月时)

电线尺寸 (mm ²)	插针型冷压端子的型号			生产厂家	压装工具型号
	带绝缘套管	不带绝缘套管	UL 电线用 *1		
0.3	AI 0,34-10TQ	—	—	菲尼克斯电气中国公司	CRIMPFOX 6
0.5	AI 0,5-10WH	—	AI 0,5-10WH-GB		
0.75	AI 0,75-10GY	A 0,75-10	AI 0,75-10GY-GB		
1	AI 1-10RD	A 1-10	AI 1-10RD/1000GB		
1.25、1.5	AI 1,5-10BK	A 1,5-10	AI 1,5-10BK/1000GB*2		
0.75 (用于 2 根电线时)	AI-TWIN 2×0,75-10GY	—	—		

*1 对应厚电线包皮 MTW 电缆的带绝缘套筒的插针型冷压端子。

*2 仅可以使用在端子 A1、B1、C1、A2、B2、C2。

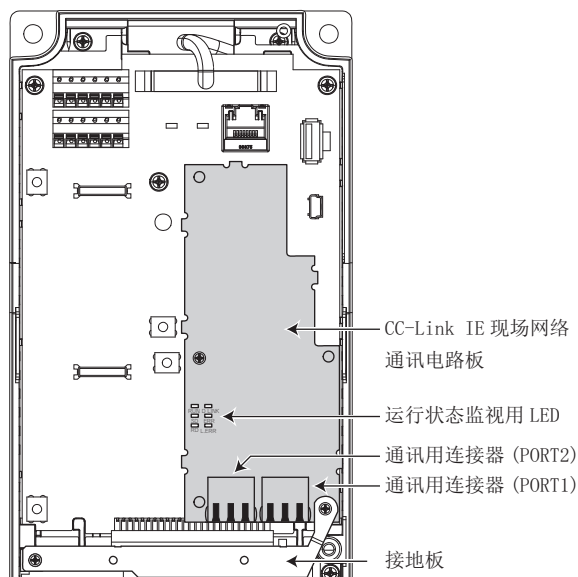
电线尺寸 (mm ²)	插针型冷压端子的产品编号	盖的产品编号	生产厂家	压装工具的产品编号
0.3 ~ 0.75	BT 0.75-11	VC 0.75	NICHIFU 端子工业株式会社	NH 69

2.4 CC-Link IE 现场网络功能

◆ CC-Link IE 现场网络功能通讯规格

项目	内容	
传送速度	1Gbps	
通讯方式	令牌传递方式	
连接台数	最多 120 台 (仅连接变频器、传送数据为 128 字时, 最多 64 台), 可与其他机型共用	
最大节点间距	100m	
最多分支数	同一个 Ethernet 上时, 无上限	
拓扑	总线型、星型、环型、总线型・星型混合	
连接电缆	Ethernet 电缆 (IEEE 802.3 1000BASE-T 规定电缆 遵照 ANSI/TIA/EIA-568-B (Category 5e) 的 4 对平衡型屏蔽电缆)	
连接器	带屏蔽 RJ-45	
节点类型	智能软元件站	
最大循环 (1 节)	RX	64 位
	RY	64 位
	RWr	128 字
	RWw	128 字

◆ 各部名称



NOTE

• 请勿拆下 CC-Link IE 现场网络通讯电路板及接地板。

◆ 连接电缆

应使用满足 1000BASE-T 规格的 Ethernet 电缆进行接线。

Ethernet 电缆	连接器	规格
分类 5e 以上、 (带双重屏蔽 · STP) 直接电缆	RJ-45 连接器	满足以下规格的电缆。 • IEEE802.3 (1000BASE-T) • ANSI/TIA/EIA-568-B(Category 5e)

• 推荐品 (2015 年 2 月当前。)

型号	厂商名
SC-E5EW 系列 *1	三菱电机系统服务 (株)

*1 SC-E5EW 为控制柜内、屋内用电缆。SC-E5EW-L 为室外连接用电缆。

NOTE

- CC-Link IE 现场网络接线时, 应使用 CC-Link 协会推荐的接线部件。
- CC-Link IE 现场网络中, 不能使用 CC-Link IE 控制器网络用电缆。
- 根据电缆形状的不同, 可能会有无法连接至通讯用连接器的情况。

◆ 集线器

应使用满足以下条件的集线器。对不满足以下条件的集线器, 不保证其动作。

- 遵照 IEEE802.3 (1000BASE-T) 规格
- 搭载自动 MDI/MDI-X 功能
- 搭载自适应功能
- 交换式集线器 (2 层开关) *1

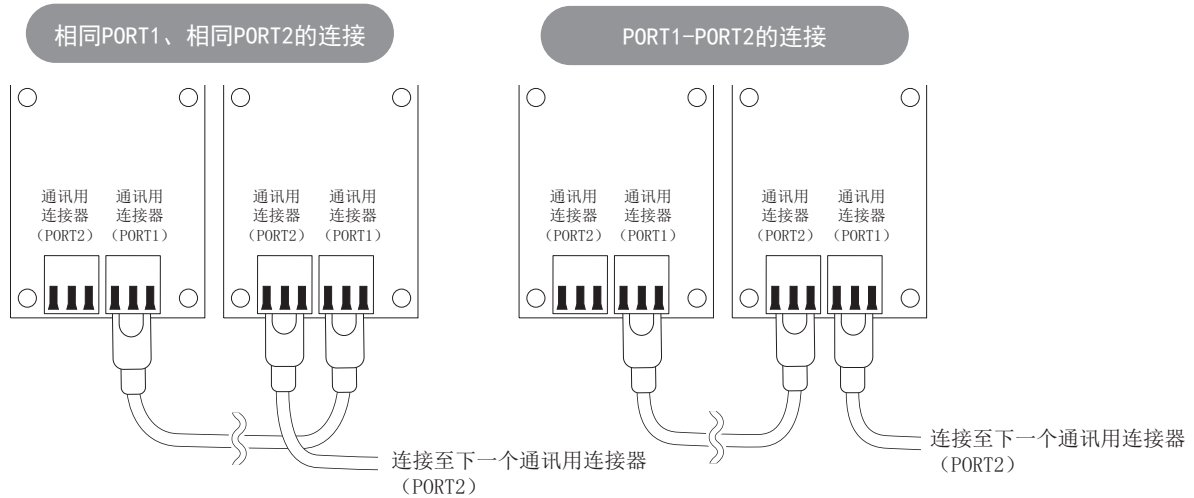
*1 不可使用中继集线器。

产业用交换式开关集线器

型号	厂商名
NZ2EHG-T8	三菱电机 (株)

◆ Ethernet 电缆的连接

- 拔除 Ethernet 电缆时，应将变频器的电源置为 OFF。
- 不用区分 PORT1 连接器与 PORT2 连接器。
 - 星型接线中、仅使用 1 个连接器时，使用 PORT1 连接器及 PORT2 连接器任意 1 个都可进行连接。
 - 总线型接线及环型接线中使用 2 个连接器时，对 PORT1 连接器及 PORT2 连接器的接线顺序没有限制。例如，可进行 PORT1-PORT1 的连接，也可进行 PORT1-PORT2 的连接。

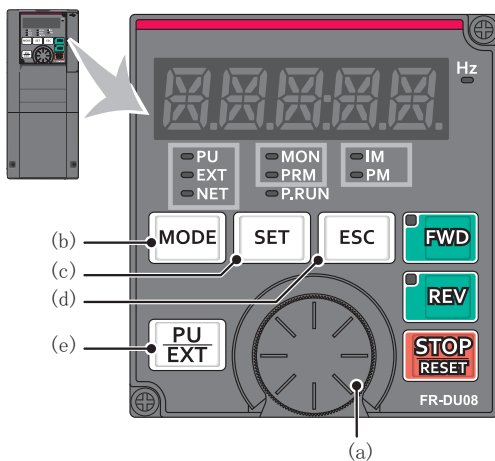


NOTE

- Ethernet 为美国 Xerox Corporation 的商标。
- 有关 CC-Link IE 现场网络的详细内容，请参照使用手册（详细篇）。

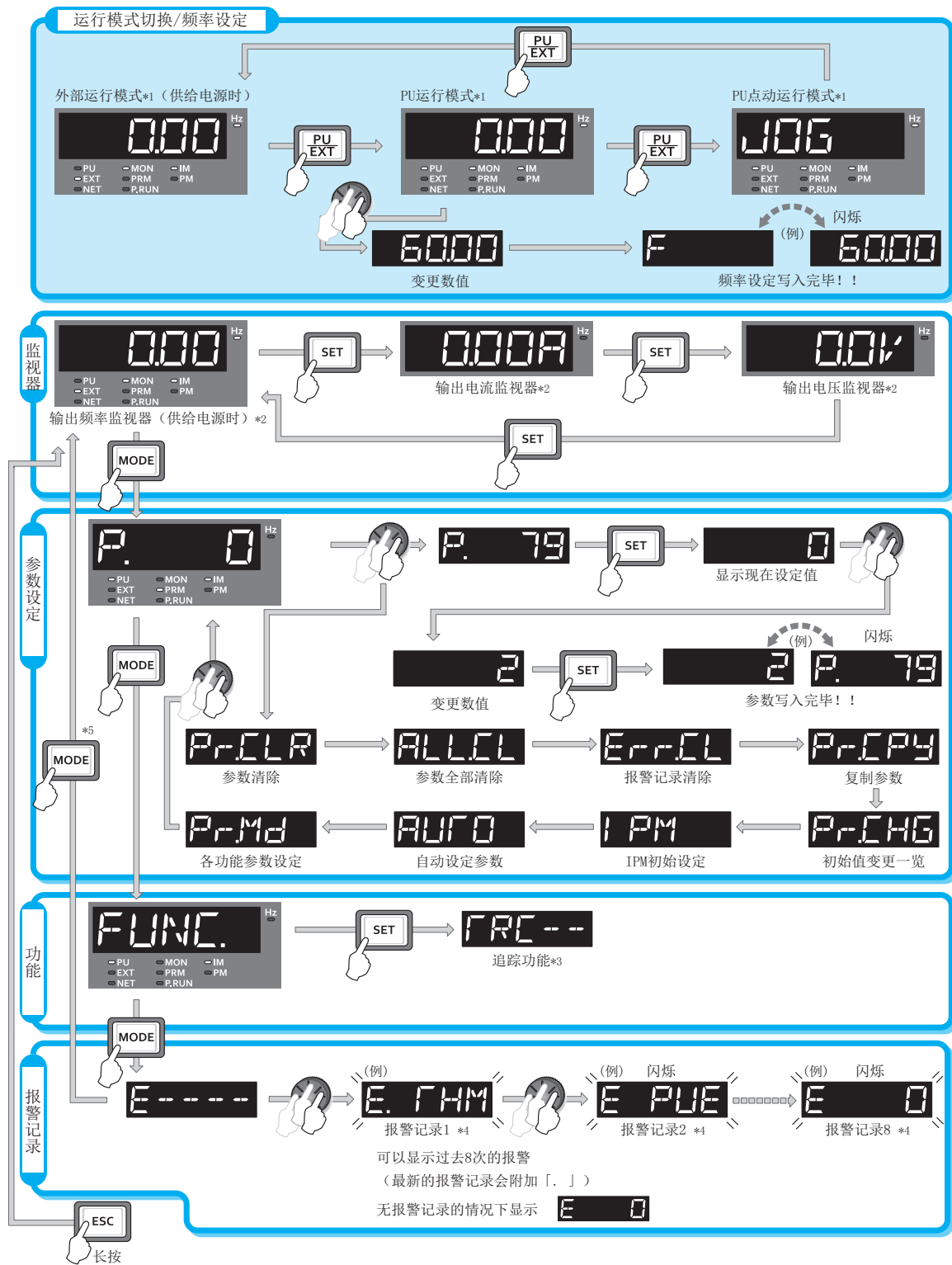
3 基本操作

3.1 操作面板 (FR-DU08)



No.	名称	内容
(a)	M 旋钮	显示三菱电机变频器旋钮。变更频率设定、参数设定值。 按下旋钮即可如下进行显示。 • 监视模式时的设定频率显示（可通过 Pr. 992 进行变更） • 校正时现在设定值显示 • 报警记录模式时的顺序显示
(b)	MODE 按键	切换各模式。 和 [PU/EXT] 按键同时按下后，可将运行模式移向简单设定模式。 按住（2 秒）后可解除操作锁定。Pr. 161 = “0”（初始值）时键盘锁定模式无效。（参照使用手册（详细篇））
(c)	SET 按键	确定各设定。 如果在运行中按下，监视内容将发生改变。 （通过设定 Pr. 52、Pr. 774 ~ Pr. 776，可以变更监视项目。）
(d)	ESC 按键	返回前一个模式 长按住将返回监视模式。
(e)	PU/EXT 按键	切换 PU 运行模式、PUJOG 运行模式、外部运行模式。 和 [MODE] 按键同时按下后，可将运行模式转换为简单设定模式。 还执行 PU 停止解除。

3.1.1 基本操作 (出厂设定值)



- *1 运行模式的详细内容, 请参照使用手册。
- *2 可以变更监视内容。(参照使用手册)
- *3 追踪功能的详细内容, 请参照使用手册。
- *4 报警记录的详细内容, 请参照使用手册。
- *5 连接 USB 存储器时, 显示 USB 存储器模式。USB 存储器模式的详细, 请参照使用手册 (详细篇)。

4 关于使用变频器的故障自动保险系统

变频器通过保护功能检测出异常时，保护功能进行工作，输出异常输出信号（ALM）。但是，在变频器异常时，检测电路或输出电路发生故障等情况，不能输出异常输出信号。作为厂家希望品质万无一失，但是为了不由于某些原因发生的变频器故障而导致设备受损等事故，在采用变频器的各种状态输出信号的联锁装置的同时，假设变频器发生故障时考虑可不通过变频器而在其外部设置故障自动保险系统。

◆ 利用变频器的各种状态输出信号的联锁方法

配套使用变频器的各种状态输出信号，按下表方法通过采取联锁装置，可以检测变频器的异常。

联锁方法	确认方法	所使用的信号	参考页
变频器保护功能动作	异常触点的动作确认 通过负逻辑设定检测电路故障	异常输出信号（ALM 信号）	使用手册（详细篇）第 5 章
变频器的工作状态	运行准备完毕信号（RY 信号）	运行准备完毕信号（RY 信号）	使用手册（详细篇）第 5 章
变频器运行状态	启动信号和运行中信号的逻辑检查	启动信号（STF 信号，STR 信号） 运行中信号（RUN 信号）	使用手册（详细篇）第 5 章
变频器运行状态	启动信号和输出信号的逻辑检查	启动信号（STF 信号，STR 信号） 输出电流检测信号（Y12）	使用手册（详细篇）第 5 章

◆ 在变频器外部的备份方法

即使采用变频器的各种状态信号联锁的装置，由于变频器自身故障，未必能充分发挥功能。例如，即使采用使用了变频器的异常输出信号、启动信号和 RUN 信号输出的联锁装置，一旦变频器的 CPU 发生故障，即使变频器发生异常，也不能输出异常输出信号，而 RUN 信号却照常输出。

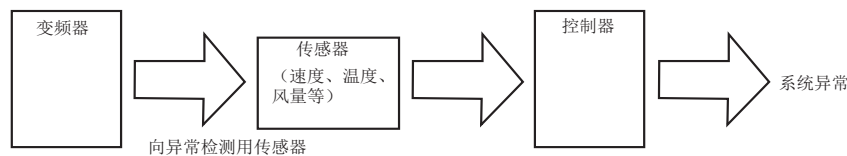
根据系统的重要程度，应设置检测电机速度的速度检测器和检测电机电流的电流检测器，并对备份系统进行下述检查。

• 启动信号和实际动作的检查

将输入变频器的启动信号和速度检测器的检测速度或电流检测器的检测电流作比较，向变频器输入启动信号时，检查电机是否旋转和电机中是否有电流。而且，即使关闭了启动信号，但到变频器减速、电机停止的这段时间内，由于电机还在旋转，因此电机里还有电流。逻辑检查为考虑了变频器减速时间的逻辑顺序的检查。还有，使用电流检测器时，建议先确认三相电流。

• 指令速度和实际动作速度的检查

将变频器输入的速度指令和速度检测器的检测速度作比较，检查与实际动作速度是否有差异。



5 变频器使用上的注意事项

FR-A800 系列变频器是高可靠性产品。但由于周围电路的错误编排或运行、操作方法不同，产品可能会导致缩短产品寿命或产品破损。运行时请务必注意下列事项，进行再次确认后使用。

- 电源及电机接线的压装端子，应使用带有绝缘套管的端子。
- 电源一定不能接到变频器输出侧（U、V、W）上，否则将损坏变频器。应绝对避免此种接线。
- 接线时不要在变频器内留下电线切屑，电线切屑可能会导致异常、故障、错误动作发生。
电线切屑会导致异常、故障及误动作。变频器必须始终保持清洁。
在控制柜上钻孔时应务必注意不要使切屑粉掉进变频器内。
- 为使线路电压下降在 2% 以内，应使用适当型号的电线接线。
变频器和电机间的接线距离较长时，特别是在低频率输出的情况下，会由于主电路电缆的电压下降而导致电机的转矩下降。
推荐的电缆规格请参照第 6 页。
- 总接线长度在规定的长度以下使用。
特别是进行长距离接线时，受到因接线的寄生电容而产生的充电电流的影响，会有高响应电流限制功能下降，连接在变频器输出侧的机器发生误动作等不良现象，所以应注意总接线长度。（请参照使用手册（详细篇）第 2 章）
- 电磁波干扰
变频器输入 / 输出（主电路）包含有谐波成分，可能干扰变频器附近的通讯设备（如 AM 收音机）。因此，安装选件 EMC 滤波器（EMC 滤波器入切连接器变为 ON），使干扰降至最小。（请参照使用手册（详细篇）第 3 章）
- 轴承电腐蚀
用变频器驱动电机时，原理上在电机轴部会产生轴电压，因此根据接线方法、负载、运行状态、变频器设定状态（高载波频率、EMC 滤波器 ON），有时会发生轴承电腐蚀。
关于电机侧的对策，请询问所使用电机的销售部门。
以下是变频器侧的对策示例。
以下是变频器侧的对策示例。
 - 降低载波频率
 - 将 EMC 滤波器置为 OFF
 - 在变频器输出侧追加共模滤波器*1（与 EMC 滤波器的 ON/OFF 无关，都有效）

*1 推荐共模滤波器：FINEMET® 共模扼流圈用铁芯 FT-3KM F 系列（日立金属株式会社制造）
FINEMET 是日立金属株式会社的注册商标。
- 在变频器的输出侧请勿安装移相电容器或浪涌抑制器、无线电噪声滤波器。
这将导致变频器故障或电容和浪涌抑制器的损坏。如上述任何一种设备已安装，请立即拆掉。

- 切断电源后一段时间内电容器仍存在高压充电，非常危险。

当进行变频器内部检查时，即使断开电源后，在短暂时间内平波电容中仍为高电压状态，过 10 分钟后用万用表等确认变频器主电路端子 P/+ 和 N/- 间的电压充分降低后进行。

- 操作面板显示“EV”时，将 24V 的外部电源 OFF 后再进行接线。

- 变频器输出侧的短路或接地会引起变频器模块的损坏。

- 外围电路不正常引起的经常短路，或接线不良，电机的绝缘电阻低下和输出侧接地会导致变频器模块损坏，所以运行变频器前应确认电路的绝缘电阻。
- 应在接通电源之前充分确认变频器输出侧的对地绝缘、相间绝缘。

特别使用旧电机、周围环境较差的情况下，应切实确认电机的绝缘电阻等。

- 请勿使用变频器输入侧的电磁接触器启动、停止变频器。

频繁通过输入侧电磁接触器进行开关操作时，整流器部会由于接通电源时反复出现的浪涌电流而缩短寿命（开关寿命大约 100 万次），因此应尽量避免上述操作方法。变频器的启动与停止应务必使用启动信号（STF、STR 信号的 ON、OFF）进行。（请参照第 4 页）

- P/+、PR 端子上请勿连接外附再生制动用放电电阻器以外的其他装置。

请勿连接机械式制动器

- 变频器的输入输出信号电路上不要施加超过许容电压的电压。

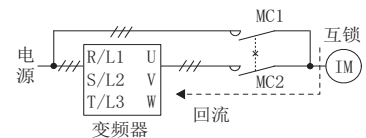
在向变频器的输入输出信号电路施加超出允许电压范围的电压时，如果弄错极性，用于输入输出的部件有时会损坏。特别是在使用时应对接线进行确认，避免由于设定速度用电位器的连接错误而导致端子 10E 和端子 5 间短路的情况发生。

- 在有工频供电与变频器切换的操作中，设计时需为 MC1 和 MC2 提供电气和机械互锁。

除了接线错误外，在按右图设计的工频供电与变频器切换电路时，还应考虑在切换时的电弧或程序错误时造成的

振荡等等也会引起来自电源的电流损坏变频器。

（矢量专用电机（SF-V5RU, SF-THY）、PM 电机不能进行工频运转。）



- 停电后电力恢复时，如需防止机器重新启动，则在变频器的输入侧安装电磁接触器的同时，也当作使启动信号不在 ON 上的程序。

如果启动信号（起停开关）保持在 ON 上，电力恢复后，变频器将自动重新启动。

- 矢量控制时需使用带 PLG 的电机。此外，应将 PLG 与没有齿隙的电机轴直接相连。（实时无传感器矢量控制时，不需要 PLG。）

- 设置变频器输入侧电磁接触器（MC）的目的

在下列情况下，建议在变频器输入侧设置 MC。（关于选定，请参照使用手册（详细篇）第 2 章）

- 变频器保护功能动作时，或驱动装置异常时（紧急停止操作等）需要把变频器与电源断开的情况下。
- 防止变频器因掉电停止，在恢复电源后自行再启动时的事故。
- 为确保保养，检查工作的安全，把变频器电源切断的情况下。

运行中使用紧急停止时，针对变频器的输入电流应选定 JEM1038-AC-3 级额定使用电流。

- 变频器输出侧电磁接触器的安装

变频器和电机之间的电磁接触器应在变频器和电机都停止时切换。变频器运行时从 OFF 切换到 ON 时，进行过电流保护等动作。为了切换到商用电源等而设置 MC 时，应在变频器和电机停止后再进行 MC 的切换。

PM 电机为在转子中内置磁铁的同期电动机，所以即使在切断了变频器的电源状态下，只要电机仍在旋转，那么在电机端子上就会产生高电压。应在电机停止的状态下进行接线、维护检查。当电机用作风扇、风机等旋转负载用途时，连接变频器输出侧的低压手动开闭器，打开开闭器进行接线、维护检查。否则有可能触电。

- 关于变频器产生噪声的解决方案

通过模拟信号使电机转速可变后使用时，为了防止变频器发出的噪声导致频率设定信号发生变动以及电机转速不稳定等情况，应采取下列对策。

- 避免信号线和动力线（变频器输入输出线）平行接线和成束接线。
- 信号线尽量远离动力线（变频器输入输出线）。
- 信号线使用屏蔽线。
- 信号线上设置铁氧体磁心（例：ZCAT3035-1330 TDK 制）。

- 过载运行时的注意事项

变频器反复进行高频率的运行，停止时，有大量的电流反复通过，使得变频器的晶体管元件因温度反复上升，下降导致热疲劳而导致使用寿命缩短。因热疲劳受电流的大小影响，因此通过限制电流或降低启动电流等时可以延长其使用寿命。虽然降低电流可以延长寿命，但如果电流本身降低则会引起转矩不足，无法启动等。因此，使用通用电机时，可以采取扩大变频器容量（扩大 2 个档次），使用 PM 电机时，扩大变频器和 PM 电机双方的容量，以增加电流容量的措施。

- 应充分确认规格、额定是否适合机械、系统的要求。

6 参数一览表

可以在初始设定值不作任何改变的状态下实现变频器的单纯可变速运行。应根据负荷或运行规格等设定必要的参数。可以通过操作面板 (FR-DU08) 进行参数的设定、变更及确认操作。

Pr.	名称	设定范围	初始值
0 *14	转矩提升	0 ~ 30%	6/4/3/2/1% *1
1 *14	上限频率	0 ~ 120Hz	120Hz *2 60Hz *3
2 *14	下限频率	0 ~ 120Hz	0Hz
3 *14	基底频率	0 ~ 590Hz	60/50Hz *10
4 *14	3速设定 (高速)	0 ~ 590Hz	60/50Hz *10
5 *14	3速设定 (中速)	0 ~ 590Hz	30Hz
6 *14	3速设定 (低速)	0 ~ 590Hz	10Hz
7 *14	加速时间	0 ~ 3600s	5s *4 15s *5
8 *14	减速时间	0 ~ 3600s	5s *4 15s *5
9 *14	电子过热保护	0~500A *2 0 ~ 3600A *3	变频器额定 电流
10	直流制动动作频率	0 ~ 120Hz, 9999	3Hz
11	直流制动动作时间	0 ~ 10s, 8888	0.5s
12	直流制动动作电压	0 ~ 30%	4/2/1% *6
13	启动频率	0 ~ 60Hz	0.5Hz
14	适用负载选择	0 ~ 5, 12 ~ 15	0
15	JOG 频率	0 ~ 590Hz	5Hz
16	JOG 加减速时间	0 ~ 3600s	0.5s
17	MRS 输入选择	0, 2, 4	0
18	高速上限频率	0 ~ 590Hz	120Hz *2 60Hz *3
19	基底频率电压	0 ~ 1000V, 8888, 9999	9999/8888 *10
20	加减速基准频率	1 ~ 590Hz	60/50Hz *10
21	加减速时间单位	0, 1	0
22	失速防止动作水平 (转矩限制水平)	0 ~ 400%	150%
23	倍速时失速防止动作水 平补偿系数	0 ~ 200%, 9999	9999
24 ~ 27	多段速设定 (4速 ~ 7速)	0 ~ 590Hz, 9999	9999
28	多段速度输入补偿选择	0, 1	0
29	加减速曲线选择	0 ~ 6	0
30	再生功能选择	0 ~ 2, 10, 11, 20, 21, 100 ~ 102, 110, 111, 120, 121	0
31	频率跳变 1A		9999
32	频率跳变 1B		9999
33	频率跳变 2A		9999
34	频率跳变 2B		9999
35	频率跳变 3A		9999
36	频率跳变 3B		9999
37	转速显示	0, 1 ~ 9998	0
41	频率到达动作范围	0 ~ 100%	10%
42	输出频率检测	0 ~ 590Hz	6Hz
43	反转时输出频率检测	0 ~ 590Hz, 9999	9999
44	第 2 加减速时间	0 ~ 3600s	5s
45	第 2 减速时间	0 ~ 3600s, 9999	9999
46	第 2 转矩提升	0 ~ 30%, 9999	9999
47	第 2V/F (基底频率)	0 ~ 590Hz, 9999	9999
48	第 2 失速防止动作水平	0 ~ 400%	150%
49	第 2 失速防止动作频率	0 ~ 590Hz, 9999	0Hz
50	第 2 输出频率检测	0 ~ 590Hz	30Hz
51	第 2 电子过热保护	0~500A, 9999*2 0 ~ 3600A, 9999*3	9999
52	操作面板主显示器选择	0, 5 ~ 14, 17 ~ 20, 22 ~ 36, 38 ~ 46, 50 ~ 57, 61, 62, 64, 67, 71 ~ 75, 87 ~ 98, 100	0
54	FM/CA 端子功能选择 *10	1 ~ 3, 5 ~ 14, 17, 18, 21, 24, 32 ~ 34, 36, 46, 50, 52, 53, 61, 62, 67, 70, 87 ~ 90, 92, 93, 95, 97, 98	1
55	频率监视基准	0 ~ 590Hz	60/50Hz *10
56	电流监视基准	0 ~ 500A *2 0 ~ 3600A *3	变频器额定 电流
57	再启动自由运行时间	0, 0.1 ~ 30s, 9999	9999
58	再启动上升时间	0 ~ 60s	1s
59	遥控功能选择	0 ~ 3, 11 ~ 13	0
60	节能控制选择	0, 4, 9	0
61	基准电流	0~500A, 9999*2 0 ~ 3600A, 9999*3	9999
62	加速时基准值	0 ~ 400%, 9999	9999
63	减速时基准值	0 ~ 400%, 9999	9999
64	升降模式启动频率	0 ~ 10Hz, 9999	9999
65	再试选择	0 ~ 5	0
66	失速防止动作降低开始 频率	0 ~ 590Hz	60/50Hz *10
67	报警发生时再试次数	0 ~ 10, 101 ~ 110	0
68	再试等待时间	0.1 ~ 600s	1s
69	再试次数显示消除	0	0
70	特殊再生制动使用率	0 ~ 100%	0%
71	适用电机	0 ~ 6, 13 ~ 16, 20, 23, 24, 30, 33, 34, 40, 43, 44, 50, 53, 54, 70, 73, 74, 330, 333, 334, 8090, 8093, 8094, 9090, 9093, 9094	0
72	PWM 频率选择	0 ~ 15 *2 0 ~ 6, 25 *3	2
73	模拟量输入选择	0 ~ 7, 10 ~ 17	1
74	输入滤波时间常数	0 ~ 8	1
75	复位选择 /PU 脱离检测 /PU 停止选择	0 ~ 3, 14 ~ 17, 1000 ~ 1003, 1014 ~ 1017 *2 0 ~ 3, 14 ~ 17, 100 ~ 103, 114 ~ 117, 1000 ~ 1003, 1014 ~ 1017, 1100 ~ 1103, 1114 ~ 1117 *3	14
76	报警代码输出选择	0 ~ 2	0
77	参数写入选择	0 ~ 2	0
78	反转防止选择	0 ~ 2	0
79 *14	运行模式选择	0 ~ 4, 6, 7	0
80	电机容量	0.4 ~ 55kW, 9999 *2 0 ~ 3600kW, 9999 *3	9999
81	电机极数	2, 4, 6, 8, 10, 12, 9999	9999
82	电机励磁电流	0 ~ 500A, 9999 *2 0 ~ 3600A, 9999 *3	9999
83	电机额定电压	0 ~ 1000V	200/400V *7
84	电机额定频率	10 ~ 400Hz, 9999	9999
85	励磁电流转折点	0 ~ 400Hz, 9999	9999
86	励磁电流低速倍率	0 ~ 300%, 9999	9999
89	速度控制增益 (先进磁通矢量)	0 ~ 200%, 9999	9999
90	电机常数 (R1)	0 ~ 50 Ω, 9999 *2 0 ~ 400mΩ, 9999 *3	9999
91	电机常数 (R2)	0 ~ 50 Ω, 9999 *2 0 ~ 400mΩ, 9999 *3	9999
92	电机常数 (L1)/d 轴电感 (Ld)	0 ~ 6000mH, 9999 *2 0 ~ 400mH, 9999 *3	9999
93	电机常数 (L2)/q 轴电感 (Lq)	0 ~ 6000mH, 9999 *2 0 ~ 400mH, 9999 *3	9999
94	电机常数 (X)	0 ~ 100%, 9999	9999
95	在线自动调谐选择	0 ~ 2	0
96	自动调谐设定 / 状态	0, 1, 11, 101	0
100	V/F1 (第 1 频率)	0 ~ 590Hz, 9999	9999
101	V/F1 (第 1 频率电压)	0 ~ 1000V	0V
102	V/F2 (第 2 频率)	0 ~ 590Hz, 9999	9999
103	V/F2 (第 2 频率电压)	0 ~ 1000V	0V
104	V/F3 (第 3 频率)	0 ~ 590Hz, 9999	9999
105	V/F3 (第 3 频率电压)	0 ~ 1000V	0V
106	V/F4 (第 4 频率)	0 ~ 590Hz, 9999	9999
107	V/F4 (第 4 频率电压)	0 ~ 1000V	0V
108	V/F5 (第 5 频率)	0 ~ 590Hz, 9999	9999
109	V/F5 (第 5 频率电压)	0 ~ 1000V	0V
110	第 3 加减速时间	0 ~ 3600s, 9999	9999
111	第 3 减速时间	0 ~ 3600s, 9999	9999
112	第 3 转矩提升	0 ~ 30%, 9999	9999
113	第 3V/F (基底频率)	0 ~ 590Hz, 9999	9999
114	第 3 失速防止动作电流	0 ~ 400%	150%
115	第 3 失速防止动作频率	0 ~ 590Hz	0Hz
116	第 3 输出频率检测	0 ~ 590Hz	60/50Hz *10
117	PU 通讯站号	0 ~ 31	0
118	PU 通讯速度	48, 96, 192, 384, 576, 6, 768, 1152	192
119	PU 通讯停止位长 / 数据长	0, 1, 10, 11	1
120	PU 通讯奇偶校验	0 ~ 2	2
121	PU 通讯再试次数	0 ~ 10, 9999	1
122	PU 通讯校验时间间隔	0, 0.1 ~ 999.8s, 9999	9999
123	PU 通讯等待时间设定	0 ~ 150ms, 9999	9999
124	PU 通讯 CR/LF 选择	0 ~ 2	1
125 *14	端子 2 频率设定增益频率	0 ~ 590Hz	60/50Hz *10
126 *14	端子 4 频率设定增益频率	0 ~ 590Hz	60/50Hz *10
127	PID 控制自动切换频率	0 ~ 590Hz, 9999	9999
128	PID 动作选择	0, 10, 11, 20, 21, 40 ~ 43, 50, 51, 60, 61, 70, 71, 80, 81, 90, 91, 100, 101, 1000, 1001, 1010, 1011, 2000, 2001, 2010, 2011	0
129	PID 比例范围	0.1 ~ 1000%, 9999	100%
130	PID 积分时间	0.1 ~ 3600s, 9999	1s
131	PID 上限	0 ~ 100%, 9999	9999
132	PID 下限	0 ~ 100%, 9999	9999
133	PID 动作目标值	0 ~ 100%, 9999	9999
134	PID 微分时间	0.01 ~ 10s, 9999	9999
135	工频电源切换顺序输出 端子选择	0, 1	0
136	MC 切换互锁时间	0 ~ 100s	1s
137	启动等待时间	0 ~ 100s	0.5s
138	异常时的工频电源 - 变 频器切换选择	0, 1	0
139	变频器 - 工频电源自动 切换频率	0 ~ 60Hz, 9999	9999
140	齿隙加速时停止频率	0 ~ 590Hz	1Hz
141	齿隙加速时停止时间	0 ~ 360s	0.5s
142	齿隙减速时停止频率	0 ~ 590Hz	1Hz
143	齿隙减速时停止时间	0 ~ 360s	0.5s
144	旋转速度设定切换	0, 2, 4, 6, 8, 10, 12, 102, 104, 106, 108, 110, 112	4
145	PU 显示语言切换	0 ~ 7	-
147	加减速时间切换频率	0 ~ 590Hz, 9999	9999
148	0V 输入时的失速防止水平	0 ~ 400%	150%
149	10V 输入时的失速防止 水平	0 ~ 400%	200%
150	输出电流检测水平	0 ~ 400%	150%
151	输出电流检测信号延迟 时间	0 ~ 10s	0s
152	零电流检测水平	0 ~ 400%	5%
153	零电流检测时间	0 ~ 10s	0.5s
154	失速防止动作中的电压 降低选择	0, 1, 10, 11	1
155	RT 信号执行条件选择	0, 10	0
156	失速防止动作选择	0 ~ 31, 100, 101	0
157	OL 信号输出延时	0 ~ 25s, 9999	0s
158	AM 端子功能选择	1 ~ 3, 5 ~ 14, 17, 18, 21, 24, 32 ~ 34, 36, 46, 50, 52 ~ 54, 61, 62, 67, 70, 87 ~ 98	1
159	商用变频器自动切换动 作范围	0 ~ 10Hz, 9999	9999
160 *14*16	用户参数组读出选择	0, 1, 9999	0
161	频率设定 / 键盘锁定操 作选择	0, 1, 10, 11	0
162	瞬时停电再启动动作选 择	0 ~ 3, 10 ~ 13, 1000 ~ 1003, 1010 ~ 1013	0
163	再启动第 1 缓冲时间	0 ~ 20s	0s
164	再启动第 1 缓冲电压	0 ~ 100%	0%
165	再启动失速防止动作水平	0 ~ 400%	150%
166	输出电流检测信号保持 时间	0 ~ 10s, 9999	0.1s
167	输出电流检测动作选择	0, 1, 10, 11	0
168	生产厂家设定用参数。请勿设定。		
169	电度表清零	0, 10, 9999	9999
171	实际运行时间清零	0, 9999	9999
172	用户参数组注册数显示 / 一次性删除	9999, (0 ~ 16)	0
173	用户参数组注册	0 ~ 1999, 9999	9999
174	用户参数组删除	0 ~ 1999, 9999	9999

Pr.	名称	设定范围	初始值
178	STF 端子功能选择		60
179	STR 端子功能选择		61
180	RL 端子功能选择		0
181	RM 端子功能选择		1
182	RH 端子功能选择	0 ~ 20, 22 ~ 28, 32, 37, 42 ~ 48,	2
183	RT 端子功能选择	50 ~ 53, 57 ~ 62, 64 ~ 74, 76 ~ 80,	3
184	AU 端子功能选择	85, 87 ~ 89, 92 ~ 96, 128, 129,	4
185	JOG 端子功能选择	9999 *12	5
186	CS 端子功能选择		6
187	MRS 端子功能选择		24
188	STOP 端子功能选择		25
189	RES 端子功能选择		62
190	RUN 端子功能选择	0 ~ 8, 10 ~ 20, 22, 25 ~ 28, 30 ~ 36, 38 ~ 57,	0
191	SU 端子功能选择	60, 61, 63, 64, 67, 68, 70, 79, 80, 84, 85, 90 ~ 99, 100 ~ 108, 110 ~ 116, 120, 122, 125 ~ 128, 130 ~ 136, 138 ~ 157, 160, 161, 163, 164, 167, 168, 170, 179, 180, 184, 185, 190 ~ 199, 200 ~ 208, 211 ~ 213, 247, 300 ~ 308, 311 ~ 313, 347, 9999 *13	1
192	IPF 端子功能选择		2
193	OL 端子功能选择		3
194	FU 端子功能选择		4
195	ABC1 端子功能选择		99
196	ABC2 端子功能选择		9999
232 ~ 239	多段速设定 (8 速 ~ 15 速)	0 ~ 590Hz, 9999	9999
240	Soft-PWM 动作选择	0, 1	1
241	模拟输入显示单位切换	0, 1	0
242	端子 1 加算补偿量 (端子 2)	0 ~ 100%	100%
243	端子 1 加算补偿量 (端子 4)	0 ~ 100%	75%
244	冷却风扇动作选择	0, 1, 101 ~ 105, 1000, 1001, 1101 ~ 1105	1
245	额定转差	0 ~ 50%, 9999	9999
246	转差补偿常数	0.01 ~ 10s	0.5s
247	额定输出范围转差补偿选择	0, 9999	9999
248	待机电力管理选择	0 ~ 2	0
249	启动时接地检测有无	0, 1	0
250	停止选择	0 ~ 100s, 1000 ~ 1100s, 8888, 9999	9999
251	输出欠相保护选择	0, 1	1
252	比例补偿偏置	0 ~ 200%	50%
253	比例补偿增益	0 ~ 200%	150%
254	主电路关闭电源等待时间	1 ~ 3600s, 9999	60s
255	寿命报警状态显示	(0 ~ 255)	0
256	浪涌电流抑制电路寿命显示	(0 ~ 100%)	100%
257	控制电路电容器寿命显示	(0 ~ 100%)	100%
258	主电路电容器寿命显示	(0 ~ 100%)	100%
259	主电路电容器寿命检测	0, 1, 11	0
260	PWM 频率自动切换	0, 1	1
261	停电停止方式选择	0 ~ 2, 11, 12, 21, 22	0
262	开始减速时减算频率	0 ~ 20Hz	3Hz
263	减速处理开始频率	0 ~ 590Hz, 9999	60/50Hz *10
264	停电时减速时间 1	0 ~ 3600s	5s
265	停电时减速时间 2	0 ~ 3600s, 9999	9999
266	停电时减速时间切换频率	0 ~ 590Hz	60/50Hz *10
267	端子 4 输入选择	0 ~ 2	0
268	监视器小数位数选择	0, 1, 9999	9999
269	为家设定用参数。请勿进行设定。		
270	挡块定位、负载转矩高速频率控制选择	0 ~ 3, 11, 13	0
271	高速设定上限电流值	0 ~ 400%	50%
272	中速设定上限电流值	0 ~ 400%	100%
273	电流平均化范围	0 ~ 590Hz, 9999	9999
274	电流平均滤波时间常数	1 ~ 4000	16
275	挡块定位时励磁电流低速倍率	0 ~ 300%, 9999	9999
276	挡块定位时 PWM 载波频率	0 ~ 9, 9999 *2 0 ~ 4, 9999 *3	9999
278	制动开启频率	0 ~ 30Hz	3Hz
279	制动开启电流	0 ~ 400%	130%
280	制动开启电流检测时间	0 ~ 2s	0.3s
281	启动时制动动作时间	0 ~ 5s	0.3s
282	制动动作频率	0 ~ 30Hz	6Hz
283	停止时制动动作时间	0 ~ 5s	0.3s
284	减速检测功能选择	0, 1	0
285	超速检测频率 (速度偏差过大检测频率)	0 ~ 30Hz, 9999	9999
286	固定偏差增益	0 ~ 100%	0%

Pr.	名称	设定范围	初始值
287	固定偏差滤波器时间常数	0 ~ 1s	0.3s
288	固定偏差功能动作选择	0 ~ 2, 10, 11, 20 ~ 22	0
289	主机输出端子过滤器	5 ~ 50ms, 9999	9999
290	监视器负输出侧选择	0 ~ 7	0
291	脉冲列输入输出选择	0, 1, 10, 11, 20, 21, 100 (FM 类型), 0, 1 (CA 类型)	0
292	自动加减速	0, 1, 3, 5 ~ 8, 11	0
293	加速减速个别动作选择模式	0 ~ 2	0
294	UV 回避电压增益	0 ~ 200%	100%
295	频率变化量设定	0, 0.01, 0.10, 1.00, 10.00	0
296	密码保护选择	0 ~ 6, 99, 1000 ~ 106, 199, 9999	9999
297	密码注册 / 解除	(0 ~ 5) * 1000 ~ 9998, 9999	9999
298	频率搜索增益	0 ~ 32767, 9999	9999
299	再启动时的旋转方向检测选择	0, 1, 9999	0
313 *15	D00 输出选择	0 ~ 8, 10 ~ 20, 22, 25 ~ 28, 30 ~ 36, 38 ~ 57, 60, 61, 63, 64, 68, 70, 79, 84 ~ 99, 100 ~ 108, 110 ~ 116, 120, 122, 125 ~ 128, 130 ~ 136, 138 ~ 157, 160, 161, 163, 164, 167, 168, 170, 179, 180, 184, 185, 190 ~ 199, 200 ~ 208, 211 ~ 213, 247, 300 ~ 308, 311 ~ 313, 347, 9999 *13	9999
314 *15	D01 输出选择	36, 38 ~ 57, 60, 61, 63, 64, 68, 70, 79, 84 ~ 99, 100 ~ 108, 110 ~ 116, 120, 122, 125 ~ 128, 130 ~ 136, 138 ~ 157, 160, 161, 163, 164, 167, 168, 170, 179, 180, 184, 185, 190 ~ 199, 200 ~ 208, 211 ~ 213, 247, 300 ~ 308, 311 ~ 313, 347, 9999 *13	9999
315 *15	D02 输出选择	100 ~ 108, 110 ~ 116, 120, 122, 125 ~ 128, 130 ~ 136, 138 ~ 157, 160, 161, 163, 164, 167, 168, 170, 179, 180, 184, 185, 190 ~ 199, 200 ~ 208, 211 ~ 213, 247, 300 ~ 308, 311 ~ 313, 347, 9999 *13	9999
316 *17	D03 输出选择	138 ~ 157, 160, 161, 163, 164, 168, 170, 179, 180, 184, 185, 190 ~ 199, 200 ~ 208, 211 ~ 213, 247, 300 ~ 308, 311 ~ 313, 347, 9999 *13	9999
317 *17	D04 输出选择	161, 163, 164, 168, 170, 179, 180, 184, 185, 190 ~ 199, 200 ~ 208, 211 ~ 213, 247, 300 ~ 308, 311 ~ 313, 347, 9999 *13	9999
318 *17	D05 输出选择	184 ~ 199, 200 ~ 208, 211 ~ 213, 247, 300 ~ 308, 311 ~ 313, 347, 9999 *13	9999
319 *17	D06 输出选择	213, 247, 248, 300 ~ 308, 311 ~ 313, 347, 348, 9999	9999
320 *17	RA1 输出选择	0 ~ 8, 10 ~ 20, 22, 25 ~ 28, 30 ~ 36, 38 ~ 57, 60, 61, 63, 64, 68, 70, 79, 80, 84 ~ 91, 94 ~ 99, 200 ~ 208, 211 ~ 213, 247, 248, 9999	9999
321 *17	RA2 输出选择	60, 61, 63, 64, 68, 70, 79, 80, 84 ~ 91, 94 ~ 99, 200 ~ 208, 211 ~ 213, 247, 248, 9999	9999
322 *17	RA3 输出选择	218, 9999	9999
328	变频器 / 整流器切换	0 ~ 9999	0
331	RS-485 通讯站号	0 ~ 31 (0 ~ 247)	0
332	RS-485 通讯速度	3, 6, 12, 24, 48, 96, 192, 384, 576, 768, 1152	96
333	RS-485 通讯长 / 数据长	0, 1, 10, 11	1
334	RS-485 通讯奇偶检查选择	0 ~ 2	2
335	RS-485 通讯再试次数	0 ~ 10, 9999	1
336	RS-485 通讯校验时间间隔	0 ~ 999.8s, 9999	0s
337	RS-485 通讯等待时间设定	0 ~ 150ms, 9999	9999
338	通讯运行指令权	0, 1	0
339	通讯速度指令权	0 ~ 2	0
340	通讯启动模式选择	0 ~ 2, 10, 12	0
341	RS-485 通讯 CR/LF 选择	0 ~ 2	1
342	通讯 EEPROM 写入选择	0, 1	0
343	通讯错误计数	-	0
349 *15	通讯复位选择 / ReadyBit 动作选择	0, 1, 100, 101, 1000, 1001, 1100, 1101, 10000, 10001, 10100, 10101, 11000, 11001, 11100, 11101	0
350 *8	停止位置指令选择	0, 1, 9999	9999
351 *8	定向速度	0 ~ 30Hz	2Hz
352 *8	给定速度	0 ~ 10Hz	0.5Hz
353 *8	给定速度位置	0 ~ 16383	511
354 *8	位置环路切换位置	0 ~ 8191	96
355 *8	直流制动开始位置	0 ~ 255	5
356 *8	内部停止位置指令	0 ~ 16383	0
357 *8	定向完成区域	0 ~ 255	5
358 *8	伺服转矩选择	0 ~ 13	1
359 *8	PLG 转动方向	0, 1, 100, 101	1
360 *8	16 位数据选择	0 ~ 127	0
361 *8	位移位置	0 ~ 16383	0
362 *8	定向位置环路增益	0.1 ~ 100	1
363 *8	完成信号输出延迟时间	0 ~ 5s	0.5s
364 *8	PLG 停止确认时间	0 ~ 5s	0.5s
365 *8	定向结束时间	0 ~ 60s, 9999	9999
366 *8	再确认时间	0 ~ 5s, 9999	9999
367 *8	速度反馈范围	0 ~ 590Hz, 9999	9999
368 *8	反馈增益	0 ~ 100	1
369 *8	PLG 脉冲数量	0 ~ 4096	1024
374	过速度检测水平	0 ~ 590Hz, 9999	9999
376 *8	断线检测有无选择	0, 1	0
380	加速时 S 字 1	0 ~ 50%	0
381	减速时 S 字 1	0 ~ 50%	0
382	加速时 S 字 2	0 ~ 50%	0
383	减速时 S 字 2	0 ~ 50%	0

Pr.	名称	设定范围	初始值
384	输入脉冲分度倍率	0 ~ 250	0
385	输入脉冲零时的频率	0 ~ 590Hz	0
386	输入脉冲最大时频率	0 ~ 590Hz	60/50Hz *10
393 *8	定向选择	0 ~ 2, 10 ~ 12	0
394 *8	机械侧齿轮齿数	0 ~ 32767	1
395 *8	电机侧齿轮齿数	0 ~ 32767	1
396 *8	定向速度增益 (P 项)	0 ~ 1000	60
397 *8	定向速度积分时间	0 ~ 20s	0.333s
398 *8	定向速度增益 (D 项)	0 ~ 100	1
399 *8	定向减速率	0 ~ 1000	20
413 *8	PLG 脉冲分度比例	1 ~ 32767	1
414	顺控功能动作选择	0 ~ 2, 11, 12	0
415	变频器运行锁定模式设定	0, 1	0
416	比例转换功能选择	0 ~ 5	0
417	比例转换设定值	0 ~ 32767	1
419	位置指令权选择	0 ~ 2, 10, 100, 110, 200, 210, 300, 310, 1110, 1310	0
420	指令脉冲倍率分子 (电子齿轮分子)	1 ~ 32767	1
421	指令脉冲倍率分母 (电子齿轮分母)	1 ~ 32767	1
422	位置控制增益	0 ~ 150sec ⁻¹	25sec ⁻¹
423	位置前馈增益	0 ~ 100%	0%
424	位置指令加减速常数	0 ~ 50s	0s
425	位置前馈指令滤波器	0 ~ 5s	0s
426	定位完成宽度	0 ~ 32767	100
427	误差过大水平	0 ~ 400K, 9999	40K
428	指令脉冲选择	0 ~ 5	0
429	清零信号选择	0, 1	1
430	脉冲监视器选择	0 ~ 5, 12, 13, 100 ~ 105, 112, 113, 1000 ~ 1005, 1012, 1013, 1100 ~ 1105, 1112, 1113, 2000 ~ 2005, 2012, 2013, 2100 ~ 2105, 2112, 2113, 3000 ~ 3005, 3012, 3013, 3100 ~ 3105, 3112, 3113, 8888, 9999	9999
432 *8	脉冲列转矩指令偏置	0 ~ 400%	0%
433 *8	脉冲列转矩指令增益	0 ~ 400%	150%
434 *15	网络 No. (CC-Link IE)	0 ~ 255	0
435 *15	站号 (CC-Link IE)	0 ~ 255	0
446	模型位置控制增益	0 ~ 150sec ⁻¹	25sec ⁻¹
450	第 2 适用电机	0, 1, 3 ~ 6, 13 ~ 16, 20, 23, 24, 30, 33, 34, 40, 43, 44, 50, 53, 54, 70, 73, 74, 330, 333, 334, 8090, 8093, 8094, 9090, 9093, 9094, 9999	9999
451	第 2 电机控制方法选择	0 ~ 6, 10 ~ 14, 20, 100 ~ 106, 110 ~ 114, 9999	9999
453	第 2 电机容量	0.4 ~ 55kW, 9999 *2 0 ~ 3600kW, 9999 *3	9999
454	第 2 电机极数	2, 4, 6, 8, 10, 9999	9999
455	第 2 电机励磁电流	0 ~ 500A, 9999 *2 0 ~ 3600A, 9999 *3	9999
456	第 2 电机额定电压	0 ~ 1000V	200/400V *7
457	第 2 电机额定频率	10 ~ 400Hz, 9999	9999
458	第 2 电机常数 (R1)	0 ~ 50Ω, 9999 *2 0 ~ 400mΩ, 9999 *3	9999
459	第 2 电机常数 (R2)	0 ~ 50Ω, 9999 *2 0 ~ 400mΩ, 9999 *3	9999
460	第 2 电机常数 (L1) / d 轴电感 (Ld)	0 ~ 6000mH, 9999 *2 0 ~ 400mH, 9999 *3	9999
461	第 2 电机常数 (L2) / q 轴电感 (Lq)	0 ~ 6000mH, 9999 *2 0 ~ 400mH, 9999 *3	9999
462	第 2 电机常数 (X)	0 ~ 100%, 9999 *2 0 ~ 100%, 9999 *3	9999
463	第 2 电机自动调整设定 / 状态	0, 1, 11, 101	0
464	位置控制紧急停止减速时间	0 ~ 360.0s	0

Pr.	名称	设定范围	初始值	Pr.	名称	设定范围	初始值	Pr.	名称	设定范围	初始值
465	第1目标位置后4位	0	0	594	减速时振幅补偿量	0 ~ 50%	10%	706	感应电压常数	0 ~ 5000mV/(rad/s), 9999	9999
466	第1目标位置前4位	0	0	595	加速时振幅补偿量	0 ~ 50%	10%	707	电机惯量 (整数部位)	10 ~ 999, 9999	9999
467	第2目标位置后4位	0	0	596	振幅加速时间	0.1 ~ 3600s	5s	711	电机 d 轴电感 Ld 衰减率	0 ~ 100%, 9999	9999
468	第2目标位置前4位	0	0	597	振幅减速时间	0.1 ~ 3600s	5s	712	电机 q 轴电感 Lq 衰减率	0 ~ 100%, 9999	9999
469	第3目标位置后4位	0	0	598	不足电压水平	175 ~ 215V/350 ~ 430V*7, 9999	9999	717	启动时电阻调谐补偿 (斜率 Kr)	0 ~ 200%, 9999	9999
470	第3目标位置前4位	0	0	599	X10 端子输入选择	0, 1	0	721	启动时磁极位置检测脉冲宽度	0 ~ 6000 μs, 10000 ~ 16000 μs, 9999	9999
471	第4目标位置后4位	0	0	600	第1自由过热保护低减频率1	0 ~ 590Hz, 9999	9999	724	电机惯量 (指数部位)	0 ~ 7, 9999	9999
472	第4目标位置前4位	0	0	601	第1自由过热保护低减率1	1 ~ 100%	100%	725	电机保护电流水平	100 ~ 500%, 9999	9999
473	第5目标位置后4位	0	0	602	第1自由过热保护低减率2	0 ~ 590Hz, 9999	9999	738	第2电机感应电压常数 (Φ F)	0 ~ 5000mV/(rad/s), 9999	9999
474	第5目标位置前4位	0	0	603	第1自由过热保护低减率2	1 ~ 100%	100%	739	第2电机 Ld 衰减率	0 ~ 100%, 9999	9999
475	第6目标位置后4位	0	0	604	第1自由过热保护低减率3	0 ~ 590Hz, 9999	9999	740	第2电机 Lq 衰减率	0 ~ 100%, 9999	9999
476	第6目标位置前4位	0	0	606	外部停电信号输入选择	0, 1	1	741	第2电机启动时电阻调谐补偿 Kr	0 ~ 200%, 9999	9999
477	第7目标位置后4位	0	0	607	电机过载承受量水平	110 ~ 250%	150%	742	第2电机磁极检测脉冲宽度	0 ~ 6000 μs, 10000 ~ 16000 μs, 9999	9999
478	第7目标位置前4位	0	0	608	第2电机过载承受量水平	110 ~ 250%, 9999	9999	743	第2电机最高频率	0 ~ 400Hz, 9999	9999
479	第8目标位置后4位	0 ~ 9999	0	609	PID 目标值 / 偏差输入选择	1 ~ 5	2	744	第2电机惯量 (整数部位)	10 ~ 999, 9999	9999
480	第8目标位置前4位	0	0	610	PID 测定值输入选择	1 ~ 5	3	745	第2电机惯量 (指数部位)	0 ~ 7, 9999	9999
481	第9目标位置后4位	0	0	611	再启动时加速时间	0 ~ 3600s, 9999	9999	746	第2电机保护电流水平	100 ~ 500%, 9999	9999
482	第9目标位置前4位	0	0	617	反转时励磁电流低速倍率	0 ~ 300%, 9999	9999	747	第2电机低速区域转矩特性选择	0, 9999	9999
483	第10目标位置后4位	0	0	635 *8	累积脉冲清除信号选择	0 ~ 3	0	753	第2PID 动作选择	0, 10, 11, 20, 21, 50, 51, 60, 61, 70, 71, 80, 81, 90, 91, 100, 101, 1000, 1001, 1010, 1011, 2000, 2001, 2010, 2011	0
484	第10目标位置前4位	0	0	636 *8	累积脉冲分度倍率	1 ~ 16384	1	754	第2PID 控制自动切换频率	0 ~ 590Hz, 9999	9999
485	第11目标位置后4位	0	0	637 *8	控制端子选件累积脉冲分度倍率	1 ~ 16384	1	755	第2PID 动作目标值	0 ~ 100%, 9999	9999
486	第11目标位置前4位	0	0	638 *8	累积脉冲保存	0 ~ 3	0	756	第2PID 比例带	0.1 ~ 1000%, 9999	100%
487	第12目标位置后4位	0	0	639	制动开启电流选择	0, 1	0	757	第2PID 积分时间	0.1 ~ 3600s, 9999	1s
488	第12目标位置前4位	0	0	640	制动动作频率选择	0, 1	0	758	第2PID 微分时间	0.01 ~ 10.00s, 9999	9999
489	第13目标位置后4位	0	0	641	第2制动顺控动作选择	0, 7, 8, 9999	0	759	PID 单位选择	0 ~ 43, 9999	9999
490	第13目标位置前4位	0	0	642	第2制动开启频率	0 ~ 30Hz	3Hz	760	预充电异常选择	0, 1	0
491	第14目标位置后4位	0	0	643	第2制动开启电流	0 ~ 400%	130%	761	预充电完毕判断水平	0 ~ 100%, 9999	9999
492	第14目标位置前4位	0	0	644	第2制动开启电流检测时间	0 ~ 2s	0.3s	762	预充电完毕判断时间	0 ~ 3600s, 9999	9999
493	第15目标位置后4位	0	0	645	第2启动时制动作时间	0 ~ 5s	0.3s	763	预充电上限检测水平	0 ~ 100%, 9999	9999
494	第15目标位置前4位	0	0	646	第2制动作频率	0 ~ 30Hz	6Hz	764	预充电限制时间	0 ~ 3600s, 9999	9999
495	远程输出选择	0, 1, 10, 11	0	647	第2停止时制动作时间	0 ~ 5s	0.3s	765	第2预充电异常选择	0, 1	0
496	远程输出内容 1	0 ~ 4095	0	648	第2减速检测功能选择	0, 1	0	766	第2预充电完毕判断水平	0 ~ 100%, 9999	9999
497	远程输出内容 2	0 ~ 4095	0	649	第2制动开启电流选择	0, 1	0	767	第2预充电完毕判断时间	0 ~ 3600s, 9999	9999
498	顺控功能闪存清除	0, 9696 (0 ~ 9999)	0	650	第2制动作频率选择	0, 1	0	768	第2预充电上限检测水平	0 ~ 100%, 9999	9999
500*15	通讯异常等待时间	0 ~ 999.8s	0s	651	第2制动作频率选择	0, 1	0	769	第2预充电限制时间	0 ~ 3600s, 9999	9999
501*15	通讯异常发生次数显示	0	0	652	速度平滑控制	0 ~ 200%	0	774	操作面板监视选择 1	1 ~ 3, 5 ~ 14, 17 ~ 20, 22 ~ 36, 38 ~ 46, 50 ~ 57, 61, 62, 64, 67, 71 ~ 75, 87 ~ 98, 100, 9999	9999
502*15	通讯异常时停止模式选择	0 ~ 4, 11, 12	0	653	速度平滑截止频率	0 ~ 120Hz	20Hz	775	操作面板监视选择 2	0 ~ 3600s, 9999	9999
503	维护定时器 1	0(1 ~ 9998)	0	654	模拟远程输出选择	0, 1, 10, 11	0	776	操作面板监视选择 3	0 ~ 3600s, 9999	9999
504	维护定时器 1 报警输出设定时间	0 ~ 9998, 9999	9999	655	模拟远程输出值 1	800 ~ 1200%	1000%	777	4mA 输入校验检测时运行频率	0 ~ 590Hz, 9999	9999
505	速度设定基准	1 ~ 590Hz, 9999	60/50Hz *10	656	模拟远程输出值 2	800 ~ 1200%	1000%	778	4mA 输入校验检测过滤器	0 ~ 10s	0s
506	主电路电容器寿命推断显示	(0 ~ 100%)	100%	657	模拟远程输出值 3	800 ~ 1200%	1000%	779	通讯异常时运行频率	0 ~ 590Hz, 9999	9999
507	ABC1 继电器寿命显示 / 设定	(0 ~ 100%)	100%	658	模拟远程输出值 4	800 ~ 1200%	1000%	788	低速区域转矩特性选择	0, 9999	9999
508	ABC2 继电器寿命显示 / 设定	(0 ~ 100%)	100%	659	模拟远程输出值 4	800 ~ 1200%	1000%	791	低速区域加速时间	0 ~ 3600s, 9999	9999
516	加速开始时的 S 字时间	0.1 ~ 2.5s	0.1s	660	励磁磁极速度选择	0, 1	0	792	低速区域减速时间	0 ~ 3600s, 9999	9999
517	加速完成时的 S 字时间	0.1 ~ 2.5s	0.1s	661	励磁提升率	0 ~ 40%, 9999	9999	799	输出电力量脉冲单位设定	0.1, 1, 10, 100, 1000kWh	1kWh
518	减速开始时的 S 字时间	0.1 ~ 2.5s	0.1s	662	励磁电流水平	0 ~ 300%	100%	800	控制方法选择	0 ~ 6.9 ~ 14, 20, 100 ~ 106, 109 ~ 114	20
519	减速完成时的 S 字时间	0.1 ~ 2.5s	0.1s	663	控制电路温度信号输出水平	0 ~ 100 °C	0 °C	801	输出限制水平	0 ~ 400%, 9999	9999
522	输出停止频率	0 ~ 590Hz, 9999	9999	665	再生回避频率增益	0 ~ 200%	100%	802	预备励磁选择	0, 1	0
539	MODBUS RTU 通讯校验时间间隔	0 ~ 999.8s, 9999	9999	668	停电停止频率增益	0 ~ 200%	100%	803	恒输出区域转矩特性选择	0 ~ 2, 10, 11	0
541*15	频率指令符号选择	0, 1	0	673	SP-PR 转差量调整动作选择	2, 4, 6, 9999	9999	804	转矩指令权选择	0 ~ 6	0
547	USB 通讯站号	0 ~ 31	0	674	SP-PR 转差量调整增益	0 ~ 500%	100%	805	转矩指令值 (RAM)	600 ~ 1400%	1000%
548	USB 通讯校验时间间隔	0 ~ 999.8s, 9999	9999	675	用户用参数自动存储功能选择	1, 9999	9999	806	转矩指令值 (RAM, EEPROM)	600 ~ 1400%	1000%
549	协议选择	0, 1	0	679	第2固定偏差增益	0 ~ 100%, 9999	9999	807	速度限制选择	0 ~ 2	0
550	网络模式操作权选择	0, 1, 9999	9999	680	第2固定偏差滤波时带数	0 ~ 1s, 9999	9999	808	正转速度限制 / 速度限制	0 ~ 400Hz	60/50Hz *10
551	PU 模式操作权选择	1 ~ 3, 9999	9999	681	第2固定偏差功能动作选择	0 ~ 2, 10, 11, 20 ~ 22, 9999	9999	809	反转速度限制 / 反侧速度限制	0 ~ 400Hz, 9999	9999
552	频率跳变宽度	0 ~ 30Hz, 9999	9999	682	第2偏差转折点增益	0.1 ~ 100%, 9999	9999	810	转矩限制输入方法选择	0 ~ 2	0
553	PID 偏差范围	0.0 ~ 100%, 9999	9999	683	第2偏差转折点转矩	0.1 ~ 100%, 9999	9999	811	设定分辨率切换	0, 1, 10, 11	0
554	PID 信号动作选择	0 ~ 3, 10 ~ 13	0	684	调速数据单位切换	0, 1	0	812	转矩限制水平 (再生)	0 ~ 400%, 9999	9999
555	电流平均时间	0.1 ~ 1.0s	1s	686	维护定时器 2	0(1 ~ 9998)	0	813	转矩限制水平 (第3象限)	0 ~ 400%, 9999	9999
556	数据输出屏蔽时间	0.0 ~ 20.0s	0s	687	维护定时器 2 报警输出设定时间	0 ~ 9998, 9999	9999	814	转矩限制水平 (第4象限)	0 ~ 400%, 9999	9999
557	电流平均值监视信号基准输出电流	0 ~ 500A *2, 0 ~ 3600A *3	变频器额定电流	688	维护定时器 3	0(1 ~ 9998)	0	815	加速时转矩限制水平	0 ~ 400%, 9999	9999
560	第2频率搜索增益	0 ~ 32767, 9999	9999	689	维护定时器 3 报警输出设定时间	0 ~ 9998, 9999	9999	816	减速时转矩限制水平	0 ~ 400%, 9999	9999
561	PTC 热敏电阻保护水平	0.50 ~ 30.00k Ω, 9999	9999	690	减速校验时间	0 ~ 3600s, 9999	1s	817	简单增益调谐响应性设定	1 ~ 15	2
563	累计通电时间次数	0(0 ~ 65535)	0	692	第2自由过热保护低减频率1	0 ~ 590Hz, 9999	9999	819	简单增益调谐选择	0 ~ 2	0
564	累计运转时间次数	0(0 ~ 65535)	0	693	第2自由过热保护低减率1	1 ~ 100%	100%	820	速度控制 P 增益 1	0 ~ 1000%	60%
565	第2电机励磁电流转折频率	0 ~ 400Hz, 9999	9999	694	第2自由过热保护低减率2	0 ~ 590Hz, 9999	9999	821	速度控制积分时间 1	0 ~ 20s	0.333s
566	第2电机励磁电流低速倍率	0 ~ 300%, 9999	9999	695	第2自由过热保护低减率2	1 ~ 100%	100%				
569	第2电机速度控制增益	0 ~ 200%, 9999	9999	696	第2自由过热保护低减率3	0 ~ 590Hz, 9999	9999				
570	多重额定选择	0 ~ 3	2	699	输入端子滤波器	5 ~ 50ms, 9999	9999				
571	启动时维持时间	0.0 ~ 10.0s, 9999	9999	702	电机最高转数	0 ~ 400Hz, 9999	9999				
573	4mA 输入校验选择	1 ~ 4, 11 ~ 14, 21 ~ 24, 9999	9999								
574	第2电机在线自动调谐	0 ~ 2	0								
575	输出中断检测时间	0 ~ 3600s, 9999	1s								
576	输出中断检测水平	0 ~ 590Hz	0Hz								
577	输出中断解除水平	900 ~ 1100%	1000%								
592	三角波功能选择	0 ~ 2	0								
593	最大振幅量	0 ~ 25%	10%								

Pr.	名称	设定范围	初始值	Pr.	名称	设定范围	初始值	Pr.	名称	设定范围	初始值		
822	速度设定滤波器 1	0 ~ 5s, 9999	9999	C0 (900) *	FM/CA 端子校正	—	—	1008	时钟 (小时, 分)	0 ~ 59, 100 ~ 159, 200 ~ 259, 300 ~ 359, 400 ~ 459, 500 ~ 559, 600 ~ 659, 700 ~ 759, 800 ~ 859, 900 ~ 999, 1000 ~ 1059, 1100 ~ 1159, 1200 ~ 1259, 1300 ~ 1359, 1400 ~ 1459, 1500 ~ 1559, 1600 ~ 1659, 1700 ~ 1759, 1800 ~ 1859, 1900 ~ 1959, 2000 ~ 2059, 2100 ~ 2159, 2200 ~ 2259, 2300 ~ 2359	0		
823 *	速度检测滤波器 1	0 ~ 0.1s	0.001s	C1 (901) *	AM 端子校正	—	—			1015	频率极限时积分停止选择	0 ~ 2, 10 ~ 12	0
824	转矩控制 P 增益 1 (电流环路比例增益)	0 ~ 500%	100%	C2 (902) *	端子 2 频率设定偏置频率	0 ~ 590Hz	0Hz			1016	PTC 热敏电阻保护检测时间	0 ~ 60s	0s
825	转矩控制积分时间 1 (电流环路积分时间)	0 ~ 500ms	5ms	C3 (902) *	端子 2 频率设定偏置	0 ~ 300%	0%			1018	带符号监视器选择	0, 1, 9999	9999
826	转矩设定滤波器 1	0 ~ 5s, 9999	9999	C4 (903) *	端子 2 频率设定增益	0 ~ 300%	100%			1020	追踪动作选择	0 ~ 4	0
827	转矩检测滤波器 1	0 ~ 0.1s	0s	C5 (904) *	端子 4 频率设定偏置频率	0 ~ 590Hz	0Hz			1021	追踪模式选择	0 ~ 2	0
828	模型速度控制增益	0 ~ 1000%	60%	C6 (904) *	端子 4 频率设定偏置	0 ~ 300%	20%			1022	采样周期	0 ~ 9	2
829 *	简易机械侧 PLG 脉冲数	0 ~ 4096, 9999	9999	C7 (905) *	端子 4 频率设定增益频率	0 ~ 590Hz	60/50Hz *10			1023	模拟频道数	1 ~ 8	4
830	速度控制 P 增益 2	0 ~ 1000%, 9999	9999	C8 (905) *	端子 4 频率设定增益	0 ~ 300%	100%			1024	采样自动开始	0, 1	0
831	速度控制积分时间 2	0 ~ 20s, 9999	9999	C9 (930) *	电流输出偏置信号	0 ~ 100%	0%			1025	触发模式选择	0 ~ 4	0
832	速度设定滤波器 2	0 ~ 5s, 9999	9999	C10 (931) *	电流输出增益信号	0 ~ 100%	100%			1026	触发前采样数	0 ~ 100%	90%
833 *	速度检测滤波器 2	0 ~ 0.1s, 9999	9999	C11 (931) *	电流输出增益电流	0 ~ 100%	100%			1027	模拟源选择 (1ch)	1 ~ 3, 5 ~ 14, 17 ~ 20, 22 ~ 24, 32 ~ 36, 39 ~ 42, 46, 52 ~ 54, 61, 62, 64, 67, 71 ~ 75, 87 ~ 98, 201 ~ 213, 222 ~ 227, 230 ~ 232, 235 ~ 238	201
834	转矩控制 P 增益 2	0 ~ 500%, 9999	9999	C12 (917) *	端子 1 偏置频率 (速度)	0 ~ 590Hz	0Hz			1028	模拟源选择 (2ch)	17 ~ 20, 22 ~ 24, 32 ~ 36, 39 ~ 42, 46, 52 ~ 54, 61, 62, 64, 67, 71 ~ 75, 87 ~ 98, 201 ~ 213, 222 ~ 227, 230 ~ 232, 235 ~ 238	202
835	转矩控制积分时间 2	0 ~ 500ms	9999	C13 (917) *	端子 1 偏置 (速度)	0 ~ 300%	0%			1029	模拟源选择 (3ch)	39 ~ 42, 46, 52 ~ 54, 61, 62, 64, 67, 71 ~ 75, 87 ~ 98, 201 ~ 213, 222 ~ 227, 230 ~ 232, 235 ~ 238	203
836	转矩设定滤波器 2	0 ~ 5s, 9999	9999	C14 (918) *	端子 1 增益频率 (速度)	0 ~ 590Hz	60/50Hz *10			1030	模拟源选择 (4ch)	52 ~ 54, 61, 62, 64, 67, 71 ~ 75, 87 ~ 98, 201 ~ 213, 222 ~ 227, 230 ~ 232, 235 ~ 238	204
837	转矩检测滤波器 2	0 ~ 0.1s, 9999	9999	C15 (918) *	端子 1 增益 (速度)	0 ~ 300%	100%			1031	模拟源选择 (5ch)	64, 67, 71 ~ 75, 87 ~ 98, 201 ~ 213, 222 ~ 227, 230 ~ 232, 235 ~ 238	205
840	转矩偏置选择	0 ~ 3, 24, 25, 9999	9999	C16 (919) *	端子 1 偏置指令 (转矩/磁通)	0 ~ 400%	0%			1032	模拟源选择 (6ch)	201 ~ 213, 222 ~ 227, 230 ~ 232, 235 ~ 238	206
841	转矩偏置 1	600 ~ 1400%, 9999	9999	C17 (919) *	端子 1 偏置 (转矩/磁通)	0 ~ 300%	0%			1033	模拟源选择 (7ch)	222 ~ 227, 230 ~ 232, 235 ~ 238	207
842	转矩偏置 2	600 ~ 1400%, 9999	9999	C18 (920) *	端子 1 增益指令 (转矩/磁通)	0 ~ 400%	150%			1034	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208
843	转矩偏置 3	600 ~ 1400%, 9999	9999	C19 (920) *	端子 1 增益 (转矩/磁通)	0 ~ 300%	100%			1035	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208
844	转矩偏置滤波器	0 ~ 5s, 9999	9999	C8 (930) *	电流输出偏置信号	0 ~ 100%	0%	1036	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
845	转矩偏置动作时间	0 ~ 5s, 9999	9999	C9 (930) *	电流输出偏置电流	0 ~ 100%	0%	1037	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
846	转矩偏置平衡补偿	0 ~ 10V, 9999	9999	C10 (931) *	电流输出增益信号	0 ~ 100%	100%	1038	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
847	下降时转矩偏置端子 1 偏置	0 ~ 400%, 9999	9999	C11 (931) *	电流输出增益电流	0 ~ 100%	100%	1039	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
848	下降时转矩偏置端子 1 增益	0 ~ 400%, 9999	9999	C12 (917) *	端子 1 偏置频率 (速度)	0 ~ 590Hz	0Hz	1040	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
849	模拟输入偏置调整	0 ~ 200%	100%	C13 (917) *	端子 1 偏置 (速度)	0 ~ 300%	0%	1041	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
850	制动动作选择	0 ~ 2	0	C14 (918) *	端子 1 增益频率 (速度)	0 ~ 590Hz	60/50Hz *10	1042	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
851 *	控制端子选件 PLG 脉冲数	0 ~ 4096	2048	C15 (918) *	端子 1 增益 (速度)	0 ~ 300%	100%	1043	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
852 *	控制端子选件 PLG 旋转方向	0, 1, 100, 101	1	C16 (919) *	端子 1 偏置指令 (转矩/磁通)	0 ~ 400%	0%	1044	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
853 *	速度偏差时间	0 ~ 100s	1s	C17 (919) *	端子 1 偏置 (转矩/磁通)	0 ~ 300%	0%	1045	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
854	励磁率	0 ~ 100%	100%	C18 (920) *	端子 1 增益指令 (转矩/磁通)	0 ~ 400%	150%	1046	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
855 *	控制端子选件断线检测有无选择	0, 1	0	C19 (920) *	端子 1 增益 (转矩/磁通)	0 ~ 300%	100%	1047	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
858	端子 4 功能分配	0, 1, 4, 9999	0	C8 (930) *	电流输出偏置信号	0 ~ 100%	0%	1048	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
859	转矩电流 / PM 电机额定电流	0 ~ 500A, 9999 *2 0 ~ 3600A, 9999 *3	9999	C9 (930) *	电流输出偏置电流	0 ~ 100%	0%	1049	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
860	第 2 电机转矩电流 / PM 电机额定电流	0 ~ 500A, 9999 *2 0 ~ 3600A, 9999 *3	9999	C10 (931) *	电流输出增益信号	0 ~ 100%	100%	1072	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
862 *	PLG 选件选择	0, 1	0	C11 (931) *	电流输出增益电流	0 ~ 100%	100%	1073	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
863 *	控制端子选件 PLG 脉冲分度比例	1 ~ 32767	1	C38 (932) *	端子 4 偏置指令 (转矩/磁通)	0 ~ 400%	0%	1074	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
864	转矩检测	0 ~ 400%	150%	C39 (932) *	端子 4 偏置 (转矩/磁通)	0 ~ 300%	20%	1075	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
865	低速度检测	0 ~ 590Hz	1.5Hz	C40 (933) *	端子 4 增益指令 (转矩/磁通)	0 ~ 400%	150%	1076	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
866	转矩监视基准	0 ~ 400%	150%	C41 (933) *	端子 4 增益 (转矩/磁通)	0 ~ 300%	100%	1077	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
867	AM 输出滤波器	0 ~ 5s	0.01s	C42 (934) *	PID 显示偏置系数	0 ~ 500, 9999	9999	1078	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
868	端子 1 功能分配	0 ~ 6, 9999	0	C43 (934) *	PID 显示偏置模拟值	0 ~ 300%	20%	1079	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
869 *11	电流输出滤波器	0 ~ 5s	0.02s	C44 (935) *	PID 显示增益系数	0 ~ 500, 9999	9999	1103	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
870	速度检测迟滞	0 ~ 5Hz	0Hz	C45 (935) *	PID 显示增益模拟值	0 ~ 300%	100%	1106	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
872	输入缺相保护选择	0, 1	0	977	输入电压模式选择	0, 1	0	1107	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
873 *	速度限制	0 ~ 400Hz	20Hz	989	参数复制报警解除	10 *2 100 *3	10 *2 100 *3	1108	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
874	OLT 水平设定	0 ~ 400%	150%	990	PU 蜂鸣器音控制	0, 1	1	1109	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
875	故障定义	0, 1	0	991	PU 对比度调整	0 ~ 63	58	1110	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
876 *	过热保护器输入	0, 1	1	992	操作面板 M 旋钮按钮式监视选择	0 ~ 63 0 ~ 3, 5 ~ 14, 17 ~ 20, 22 ~ 36, 38 ~ 46, 50 ~ 57, 61, 62, 64, 67, 71 ~ 75, 87 ~ 98, 100	0	1111	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
877	速度前馈控制、模型适应速度控制选择	0 ~ 2	0	994	偏差折点增益	0.1 ~ 100%, 9999	9999	1112	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
878	速度前馈滤波器	0 ~ 1s	0s	995	偏差折点转矩	0.1 ~ 100%	100%	1113	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
879	速度前馈转矩限制	0 ~ 400%	150%	997	任意报警写入	0 ~ 255, 9999	9999	1114	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
880	负载惯性比	0 ~ 200 倍	7 倍	998	PM 参数初始设定	0, 3003, 3103, 8009, 8109, 9009, 9109	0	1115	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
881	速度前馈增益	0 ~ 1000%	0%	999 *14	参数自动设定	1, 2, 10 ~ 13, 20, 21, 9999	9999	1116	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
882	再生回避动作选择	0 ~ 2	0	1000	直接设定选择	0 ~ 2	0	1117	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
883	再生回避动作水平	300 ~ 1200V	DC380/DC760V *7	1002	Lq 调谐电流目标值调整系数	50 ~ 150%, 9999	9999	1118	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
884	减速时再生回避检测敏感度	0 ~ 5	0	1003	陷波滤波器时频率	0.8 ~ 12, 50Hz	0	1119	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
885	再生回避补偿频率限制值	0 ~ 590Hz, 9999	6Hz	1004	陷波滤波器深度	0 ~ 3	0	1121	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
886	再生回避电压增益	0 ~ 200%	100%	1005	陷波滤波器宽度	0 ~ 3	0	1122	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
888	自由参数 1	0 ~ 9999	9999	1006	时钟 (西历)	2000 ~ 2099	2000	1123	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
889	自由参数 2	0 ~ 9999	9999	1007	时钟 (月, 日)	101 ~ 131, 201 ~ 229, 301 ~ 331, 401 ~ 430, 501 ~ 531, 601 ~ 630, 701 ~ 731, 801 ~ 831, 901 ~ 930, 1001 ~ 1031, 1101 ~ 1130, 1201 ~ 1231	101	1124	模拟源选择 (8ch)	235 ~ 238	208		
891	电力累计监视位切换次数	0 ~ 4, 9999	9999										
892	负载率	30 ~ 150%	100%										
893	节能监视器基准 (电机容量)	0.1 ~ 55kW *2 0 ~ 3600kW *3	变频器额定容量										
894	工频时控制选择	0 ~ 3	0										
895	节能功率标准值	0, 1, 9999	9999										
896	电力单价	0 ~ 500, 9999	9999										
897	节能监视平均时间	0.1 ~ 1000h, 9999	9999										
898	节能累计值监视清除	0, 1, 10, 9999	9999										
899	运行时间率 (评估值)	0 ~ 100%, 9999	9999										

Pr.	名称	设定范围	初始值	Pr.	名称	设定范围	初始值
1143	第2PID上限	0 ~ 100%, 9999	9999	1278	第15位置定位加速时间	0.01 ~ 360s	5s
1144	第2PID下限	0 ~ 100%, 9999	9999	1279	第15位置定位减速时间	0.01 ~ 360s	5s
1145	第2PID偏差极限	0 ~ 100%, 9999	9999	1280	第15位置定位停留时间	0 ~ 20000ms	0ms
1146	第2PID信号动作选择	0 ~ 3, 10 ~ 13	0	1281	第15位置定位辅助功能	0, 2, 10, 12, 100, 102, 110, 112	10
1147	第2输出中断检测时间	0 ~ 3600s, 9999	1s	1282	原点回归方式选择	0 ~ 6	4
1148	第2输出中断检测水平	0 ~ 590Hz	0Hz	1283	原点回归速度	0 ~ 30Hz	2Hz
1149	第2输出中断解除水平	900 ~ 1100%	1000%	1284	原点回归蠕变速度	0 ~ 10Hz	0.5Hz
1150 ~ 1199	用户用参数 1 ~ 50	0 ~ 65535	0	1285	原点偏移量的后4位数	0 ~ 9999	0
1220	目标位置 / 速度选择	0 ~ 2	0	1286	原点偏移量的前4位数	0 ~ 9999	0
1221	启动指令边缘检测选择	0, 1	0	1287	近点限制开关后移移动量的后4位数	0 ~ 9999	2048
1222	第1位置定位加速时间	0.01 ~ 360s	5s	1288	近点限制开关后移移动量的前4位数	0 ~ 9999	0
1223	第1位置定位减速时间	0.01 ~ 360s	5s	1289	原点回归接触转矩	0 ~ 200%	40%
1224	第1位置定位停留时间	0 ~ 20000ms	0ms	1290	原点回归接触等待时间	0 ~ 10s	0.5s
1225	第1位置定位辅助功能	0 ~ 2, 10 ~ 12, 100 ~ 102, 110 ~ 112	10	1292	位置控制端子输入选择	0, 1	0
1226	第2位置定位加速时间	0.01 ~ 360s	5s	1293	滚轮送进模式选择	0, 1	0
1227	第2位置定位减速时间	0.01 ~ 360s	5s	1294	位置检测后4位	0 ~ 9999	0
1228	第2位置定位停留时间	0 ~ 20000ms	0ms	1295	位置检测前4位	0 ~ 9999	0
1229	第2位置定位辅助功能	0 ~ 2, 10 ~ 12, 100 ~ 102, 110 ~ 112	10	1296	位置检测选择	0 ~ 2	0
1230	第3位置定位加速时间	0.01 ~ 360s	5s	1297	位置检测迟滞幅度	0 ~ 32767	0
1231	第3位置定位减速时间	0.01 ~ 360s	5s	1298	第2位置控制增益	0 ~ 150s ⁻¹	25s ⁻¹
1232	第3位置定位停留时间	0 ~ 20000ms	0ms	1299	第2预备励磁选择	0, 1	0
1233	第3位置定位辅助功能	0 ~ 2, 10 ~ 12, 100 ~ 102, 110 ~ 112	10	1300 ~ 1343	通讯选用参数		
1234	第4位置定位加速时间	0.01 ~ 360s	5s	1348	P/PI 控制切换频率	0 ~ 400Hz	0Hz
1235	第4位置定位减速时间	0.01 ~ 360s	5s	1349	紧急停止动作选择	0, 1, 10, 11	0
1236	第4位置定位停留时间	0 ~ 20000ms	0ms	1350 ~ 1359	通讯选用参数		
1237	第4位置定位辅助功能	0 ~ 2, 10 ~ 12, 100 ~ 102, 110 ~ 112	10	1410	启动次数后4位	0 ~ 9999	0
1238	第5位置定位加速时间	0.01 ~ 360s	5s	1411	启动次数前4位	0 ~ 9999	0
1239	第5位置定位减速时间	0.01 ~ 360s	5s	1412	电机感应电压常数(φf)指数部位	0 ~ 2, 9999	9999
1240	第5位置定位停留时间	0 ~ 20000ms	0ms	1413	第2电机感应电压常数(φf)指数部位	0 ~ 2, 9999	9999
1241	第5位置定位辅助功能	0 ~ 2, 10 ~ 12, 100 ~ 102, 110 ~ 112	10	1480	负载特性测量模式	0, 1, (2, 3, 4, 5, 81, 82, 83, 84, 85)	0
1242	第6位置定位加速时间	0.01 ~ 360s	5s	1481	负载特性负载基准1	0 ~ 400%, 8888, 9999	9999
1243	第6位置定位减速时间	0.01 ~ 360s	5s	1482	负载特性负载基准2	0 ~ 400%, 8888, 9999	9999
1244	第6位置定位停留时间	0 ~ 20000ms	0ms	1483	负载特性负载基准3	0 ~ 400%, 8888, 9999	9999
1245	第6位置定位辅助功能	0 ~ 2, 10 ~ 12, 100 ~ 102, 110 ~ 112	10	1484	负载特性负载基准4	0 ~ 400%, 8888, 9999	9999
1246	第7位置定位加速时间	0.01 ~ 360s	5s	1485	负载特性负载基准5	0 ~ 400%, 8888, 9999	9999
1247	第7位置定位减速时间	0.01 ~ 360s	5s	1486	负载特性最高频率	0 ~ 590Hz	60/50Hz*10
1248	第7位置定位停留时间	0 ~ 20000ms	0ms	1487	负载特性最低频率	0 ~ 590Hz	6Hz
1249	第7位置定位辅助功能	0 ~ 2, 10 ~ 12, 100 ~ 102, 110 ~ 112	10	1488	上限报警检测范围	0 ~ 400%, 9999	20%
1250	第8位置定位加速时间	0.01 ~ 360s	5s	1489	下限报警检测范围	0 ~ 400%, 9999	20%
1251	第8位置定位减速时间	0.01 ~ 360s	5s	1490	上限故障检测范围	0 ~ 400%, 9999	9999
1252	第8位置定位停留时间	0 ~ 20000ms	0ms	1491	下限故障检测范围	0 ~ 400%, 9999	9999
1253	第8位置定位辅助功能	0 ~ 2, 10 ~ 12, 100 ~ 102, 110 ~ 112	10	1492	负载状态检测信号延迟时间 / 负载基准测量等待时间	0 ~ 60s	1s
1254	第9位置定位加速时间	0.01 ~ 360s	5s	1499	生产厂家设定用参数。请勿设定。		
1255	第9位置定位减速时间	0.01 ~ 360s	5s	Pr. CLR	参数清除	(0,) 1	0
1256	第9位置定位停留时间	0 ~ 20000ms	0ms	ALL. CL	参数全部清除	(0,) 1	0
1257	第9位置定位辅助功能	0 ~ 2, 10 ~ 12, 100 ~ 102, 110 ~ 112	10	Err. CL	清除报警记录	(0,) 1	0
1258	第10位置定位加速时间	0.01 ~ 360s	5s	Pr. CPY	参数拷贝	(0,) 1 ~ 3	0
1259	第10位置定位减速时间	0.01 ~ 360s	5s	Pr. CHG	初始值变更一览表	—	—
1260	第10位置定位停留时间	0 ~ 20000ms	0ms	IPM	IPM 参数初始设定	0, 3003	0
1261	第10位置定位辅助功能	0 ~ 2, 10 ~ 12, 100 ~ 102, 110 ~ 112	10	AUTO	参数自动设定	—	—
1262	第11位置定位加速时间	0.01 ~ 360s	5s	Pr. Md	不同功能的参数设定模式	(0,) 1, 2	0
1263	第11位置定位减速时间	0.01 ~ 360s	5s	*1	根据容量不同而异。 • 6%: FR-A820-00046 (0.4K)、00077 (0.75K)、FR-A840-00023 (0.4K)、00038 (0.75K) • 4%: FR-A820-00105 (1.5K) ~ 00250 (3.7K)、FR-A840-00052 (1.5K) ~ 00126 (3.7K) • 3%: FR-A820-00340 (5.5K)、00490 (7.5K)、FR-A840-00170 (5.5K)、00250 (7.5K) • 2%: FR-A820-00630 (11K) ~ 03160 (55K)、FR-A840-00310 (11K) ~ 01800 (55K) • 1%: FR-A820-03800 (75K) 及以上、FR-A840-02160 (75K) 及以上		
1264	第11位置定位停留时间	0 ~ 20000ms	0ms	*2	FR-A820-03160 (55K) 及以下、FR-A840-01800 (55K) 及以下的设定范围或初始值。		
1265	第11位置定位辅助功能	0 ~ 2, 10 ~ 12, 100 ~ 102, 110 ~ 112	10	*3	FR-A820-03800 (75K) 及以上、FR-A840-02160 (75K) 及以下的设定范围或初始值。		
1266	第12位置定位加速时间	0.01 ~ 360s	5s	*4	FR-A820-00490 (7.5K) 及以下、FR-A840-00250 (7.5K) 及以下的设定范围或初始值。		
1267	第12位置定位减速时间	0.01 ~ 360s	5s	*5	FR-A820-00630 (11K) 及以上、FR-A840-00310 (11K) 及以下的设定范围或初始值。		
1268	第12位置定位停留时间	0 ~ 20000ms	0ms	*6	根据容量不同而异。 • 4%: FR-A820-00490 (7.5K) 及以下、FR-A840-00250 (7.5K) 及以下 • 2%: FR-A820-00630 (11K) ~ 03160 (55K)、FR-A840-00310 (11K) ~ 01800 (55K) • 1%: FR-A820-03800 (75K) 及以上、FR-A840-02160 (75K) 及以上		
1269	第12位置定位辅助功能	0 ~ 2, 10 ~ 12, 100 ~ 102, 110 ~ 112	10	*7	根据电压等级不同而异。(200V 等级 / 400V 等级)		
1270	第13位置定位加速时间	0.01 ~ 360s	5s				
1271	第13位置定位减速时间	0.01 ~ 360s	5s				
1272	第13位置定位停留时间	0 ~ 20000ms	0ms				
1273	第13位置定位辅助功能	0 ~ 2, 10 ~ 12, 100 ~ 102, 110 ~ 112	10				
1274	第14位置定位加速时间	0.01 ~ 360s	5s				
1275	第14位置定位减速时间	0.01 ~ 360s	5s				
1276	第14位置定位停留时间	0 ~ 20000ms	0ms				
1277	第14位置定位辅助功能	0 ~ 2, 10 ~ 12, 100 ~ 102, 110 ~ 112	10				

*8 仅在安装有矢量控制对应选项时可以设定。关于各选项对应的参数，请参照使用手册（详细篇）。
 *9 () 内为使用液晶操作面板以及参数单元时的参数号。
 *10 根据类型不同而异。(FM 类型 / CA 类型)
 *11 仅 CA 类型可以设定。
 *12 设定值“60”仅可以设定 Pr. 178, 设定值“61”仅可以设定 Pr. 179。
 *13 设定值“92、93、192、193”仅可以设定 Pr. 190 ~ Pr. 194。
 *14 为简单模式参数。(初始值为扩展模式)
 *15 CC-Link IE 现场网络通讯用参数。
 *16 Pr. 160=“9999”时，仅显示简单模式参数和 CC-Link IE 现场网络通讯用参数。
 *17 顺控功能有效时可以进行设定。

附录

附录 1 符合欧洲标准的说明

欧洲指令是以统一欧盟各成员国的限制规定，促进安全性有保证的产品在欧盟内部的流通为目的而发行的指令。

1996 年，对欧洲指令之一的 EMC 指令的符合证明被赋予了法律义务此外，自 1997 年起，对欧洲指令之一的低电压指令的符合也被赋予了法律义务。符合 EMC 指令以及低电压指令的制造商所认可的产品必须由制造商自己宣布符合，并标注“CE 标识”。

- 欧盟圈内销售负责人
以下为欧盟圈内销售负责人。
公司名称：Mitsubishi Electric Europe B.V.
地址：Mitsubishi-Electric-Platz 1, 40882 Ratingen, Germany

◆ 关于 EMC 指令

本变频器符合 EMC 指令，并标有“CE 标志”。

- EMC 指令：2014/30/EU
- 标准规格：EN61800-3:2004+A1:2012 (Second environment/PDS Category “C3”)
- 本变频器没有设想在家用设施内供给电力的低电压公共配电系统下使用。在住宅区使用时，应采取相应措施以确保适合产品的使用环境。
- 在低电压公共配电系统下使用，预计受到无线频率障碍。
- 设置人员请推荐缓和装置等，提供设置及使用手册。

注：

First environment

包含直接连接至向民用住宅供电的低电压主电源的建筑物和设施的环境。直接连接是指建筑物间没有中间变压器。

Second environment

包含未直接连接至向民用住宅供电的低电压主电源的建筑物和设施的环境。

◆ 注意事项

本变频器安装时应使 EMC 滤波器有效后按下列步骤安装并接线。

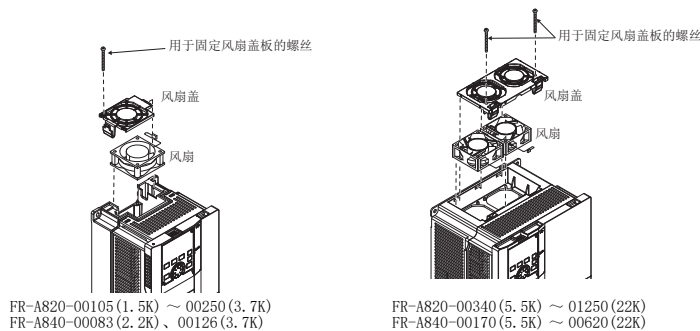
- 本变频器内置有分类为 C3 的 EMC 滤波器。应使 EMC 滤波器有效。（详细参照使用手册）
- 应将变频器连接到有接地的电源。
- 应根据“EMC Installation Manual（资料编号：BCN-A21041-204）”、“技术快报（MF-S-112、113）”记载的电机与控制电缆指示进行设置。
- 为了充分利用内置 EMC 滤波器的功能，应将电机的电缆长度控制在 20m 以下。
- 作为安装有变频器的最终系统，应确认是否适合 EMC 指令。

◆ 低电压规格

本变频器对低电压指令（根据规格 EN 61800-5-1）声明适用，并粘帖 CE 标志到变频器上。

◆ 注意事项

- 不要在设备未接地的情况仅使用漏电断路器作为触电保护。应确保设备接地。
- 接地端子单独接线（请勿在一个端子上接 2 条或以上的线）。
- 接地电线与第 6 页的电线尺寸应在下列条件下使用。
 - 周围温度：最大 40℃。
 - 条件不同时请使用 EN60204, IEC60364-5-52 规定的电缆。
- 接地线的连接应使用附带镀锡（不含铝的电镀）的压接端子。如果用螺丝紧固，应注意不要破坏螺纹牙。
- 作为低电压指令的适用品使用时，应使用第 6 页内的 PVC 电线实施接地。
- 应使用符合 EN 或 IEC 规格的无熔丝断路器和电磁接触器。
- 因本产品向保护接地导体流入直流电流，使用残留电流保护设备 (RCD) 或残留电流监视 (RCM) 时，将 B 型的 RCD 或 RCM 连接到产品的电源侧。
- 变频器应在 IEC60664 中规定的过电压等级 II（使用可能性与电源接地条件无关），过电压等级 III（仅中性点接地的电源可以使用 只有 400V 等级），污染度 2 以下的条件下进行使用。使用 FR-A820 系列的变频器时，在输入侧连接绝缘变压器。
- FR-A820-01540 (30K)、FR-A840-00770 (30K) 以上（IP00）的变频器如果在污染度 2 的环境中使用时，应将变频器安装在 IP2X 以上的控制盘中。
- 如果在污染度 3 的环境中使用时，应将变频器安装在 IP54 以上的控制盘中。
- FR-A840-00620 (22K)、FR-A820-00167 (2.2K) 以下（IP20）的变频器在污秽度为 2 的环境下，在控制盘外使用时，应使用同一包装箱内的用于固定风扇盖板的螺丝将风扇盖板固定好。



- 变频器的输入输出接线应使用 EN60204, IEC60364-5-52 规定的线形和线种。
- 继电器输出（端子 A1, B1, C1, A2, B2, C2）的容量应为 30VDC, 0.3A（此继电器输出与变频器内部电路隔离）
- 第 4 页所示的控制电路端子对主电路进行了安全绝缘。

• 环境（详细参照第3页）

	运行时	保管时	运输时
周围温度	LD, ND (初始设定), HD: 0 ~ +50 °C SLD: 0 ~ +40 °C	-20 ~ +65 °C	-20 ~ +65 °C
湿度	95% RH 以下	95% RH 以下	95% RH 以下
标高	2500m ^{*1}	2500m	10000m

*1 在超过标高 1000m 的位置安装时，每升高 500m，额定电流需要降低 3%。

◆ 分支电路保护

应使用 T 级、J 级、CC 级、L 级的熔丝，或 UL489 接线用断路器（MCCB）。
FR-A820 系列时，应使用 T 级、J 级、CC 级的熔丝，或 UL489 接线用断路器（MCCB）。
（应使用符合 EN 或 IEC 规格的产品。）

FR-A820-[]	00046 (0.4K)	00077 (0.75K)	00105 (1.5K)	00167 (2.2K)	00250 (3.7K)	00340 (5.5K)	00490 (7.5K)	00630 (11K)	00770 (15K)	
熔丝额定电压 (V)	240V 以上									
熔丝的许容额定值 (A)	无功率因数改善电抗器的场合	15	20	30	40	60	80	150	175	200
	无功率因数改善电抗器的场合	15	20	20	30	50	70	125	150	200
接线用断路器 (MCCB) 最大许容额定值 (A)*1	15	15	25	40	60	80	110	150	190	

FR-A820-[]	00930 (18.5K)	01250 (22K)	01540 (30K)	01870 (37K)	02330 (45K)	03160 (55K)	03800 (75K)	04750 (90K)	
熔丝额定电压 (V)	240V 以上								
熔丝的许容额定值 (A)	无功率因数改善电抗器的场合	225	300	350	400	500	500	—	—
	无功率因数改善电抗器的场合	200	250	300	350	400	500	600	700
接线用断路器 (MCCB) 最大许容额定值 (A)*1	225	300	350	450	500	700	900	1000	

FR-A840-[]	00023 (0.4K)	00038 (0.75K)	00052 (1.5K)	00083 (2.2K)	00126 (3.7K)	00170 (5.5K)	00250 (7.5K)	00310 (11K)	00380 (15K)	00470 (18.5K)	00620 (22K)	00770 (30K)
熔丝额定电压 (V)	500V 以上											
熔丝的许容额定值 (A)	无功率因数改善电抗器的场合	6	10	15	20	30	40	70	80	90	110	175
	无功率因数改善电抗器的场合	6	10	10	15	25	35	60	70	90	100	125
接线用断路器 (MCCB) 最大许容额定值 (A)*1	15	15	15	20	30	40	60	70	90	100	150	175

FR-A840-[]	00930 (37K)	01160 (45K)	01800 (55K)	02160 (75K)	02600 (90K)	03250 (110K)	03610 (132K)	04320 (160K)	04810 (185K)	05470 (220K)	06100 (250K)	06830 (280K)
熔丝额定电压 (V)	500V 以上											
熔丝的许容额定值 (A)	无功率因数改善电抗器的场合	200	250	300	—	—	—	—	—	—	—	—
	无功率因数改善电抗器的场合	175	200	250	300	350	400	500	600	700	800	900
接线用断路器 (MCCB) 最大许容额定值 (A)*1	225	250	450	450	500	—	—	—	—	—	—	—

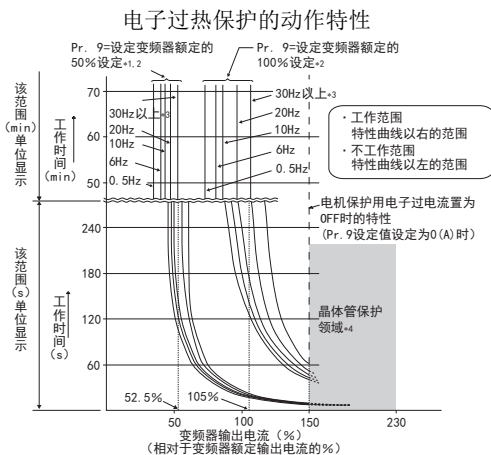
*1 为 US National Electrical Code 的最大许容额定值。应在设置时正确选定。

◆ 额定短路电流

- 200V 等级
此变频器可以适用在 100kA rms 以下的正弦波电流、最大供给电源为 240V 的环境中使用。
- 400V 等级
本变频器可以适用在 100kA rms 以下的正弦波电流、最大供给电源为 500V 的环境中使用。

◆ 电机过载保护

为进行电机过载保护使用电子过热保护功能时，应在 Pr. 9 电子过热保护中设定电机额定电流。



检测电机的过载，中止变频器输出晶体管的动作并停止输出。（动作特性如左图所示）

- 使用三菱电机恒转矩电机时
(1) 应将Pr. 71 设定为“1、13~16、50、53、54”。（低速区域时呈100%连续转矩特性）
(2) 在Pr. 9 中设定电机额定电流。

- *1 在 Pr. 9 中设定了变频器额定电流 50% 的值（电流值）时。
- *2 % 值表示对应于变频器额定输出电流的 %。不是对应于电机额定电流的 %。
- *3 设定了三菱电机恒转矩电机专用的电子过热保护时，在 6Hz 以上的运行中将以此特性曲线运行。
- *4 晶体管保护动作随冷却散热片的温度而动作。根据运行状况，可能会在未达到 150% 时动作。

NOTE

- 电子过热保护的内部热累计值是通过变频器电源复位以及输入复位信号复位为初始值。应避免不必要的复位及电源切断。
- 1 台变频器连接多台电机或多极电机、特殊电机进行运行时，应在变频器和电机间设置外部热继电器 (OCR)。外部热继电器的设定为参考线间漏电流（参照使用手册（详细篇））的电机铭板额定电流值。
- 低速运行时，由于电机的冷却能力下降，应使用有内置热保护器或热敏电阻的电机。
- 当变频器和电机容量相差过大和设定值过小时，电子过热保护的设定特性将恶化。在此情况下，应使用外部热继电器。
- 特殊电机不能用电子过热保护。应使用外部热继电器。
- 使用矢量控制专用电机（SF-V5RUH）时，因为内置了过电流保护器，所以将 Pr. 9 = “0”。
- 电子过热保护不进行直接测定电机温度的过热检测。
- 本产品不具备电子过热保护存储保持功能。

附录 2 UL, cUL 的注意事项

(遵守标准 UL 508C, CSA C22.2 No. 274-13)

◆ 安装

作为控制柜内使用的产品取得了认定。

应满足变频器的周围温度、湿度、周围环境等规格，设计控制柜。（参照第 3 页）

◆ 分支电路保护

在美国设置时，应根据 National Electrical Code 及当地规格，使用 T 级、J 级、CC 级、L 级的熔丝，或使用 UL489 接线用断路器（MCCB）、E 型组合电机控制器。

在加拿大设置时，应根据 Canadian Electrical Code 及当地规格，使用 T 级、J 级、CC 级、L 级的熔丝，或使用 UL489 接线用断路器（MCCB）、E 型组合电机控制器。

FR-A820 系列时，应使用 T 级、J 级、CC 级的熔丝，UL489 接线用断路器（MCCB）或 E 型组合电机控制器。

FR-A820-[]-GF		00046 (0.4K)	00077 (0.75K)	00105 (1.5K)	00167 (2.2K)	00250 (3.7K)	00340 (5.5K)	00490 (7.5K)	00630 (11K)	00770 (15K)
熔丝额定电压 (V)		240V 以上								
熔丝的许容额定值 (A)	无功功率因数改善电抗器的场合	15	20	30	40	60	80	150	175	200
	无功功率因数改善电抗器的场合	15	20	20	30	50	70	125	150	200
接线用断路器 (MCCB) 熔丝的最大许容额定值 (A) *1*2		15	15	25	40	60	80	110	150	190
E 型组合电机控制器 *3	最大电流额定 (A)	8	13	18	25	32	—	—	—	—
	最大供电电流 (kA) *4	50	50	50	25	25	—	—	—	—

FR-A820-[]-GF		00930 (18.5K)	01250 (22K)	01540 (30K)	01870 (37K)	02330 (45K)	03160 (55K)	03800 (75K)	04750 (90K)
熔丝额定电压 (V)		240V 以上							
熔丝的许容额定值 (A)	无功功率因数改善电抗器的场合	225	300	350	400	500	500	—	—
	无功功率因数改善电抗器的场合	200	250	300	350	400	500	600	700
接线用断路器 (MCCB) 熔丝的最大许容额定值 (A) *1*2		225	300	350	450	500	700	900	1000
E 型组合电机控制器	最大电流额定 (A)	—	—	—	—	—	—	—	—
	最大供电电流 (kA)	—	—	—	—	—	—	—	—

FR-A840-[]-GF		00023 (0.4K)	00038 (0.75K)	00052 (1.5K)	00083 (2.2K)	00126 (3.7K)	00170 (5.5K)	00250 (7.5K)	00310 (11K)	00380 (15K)	00470 (18.5K)	00620 (22K)	00770 (30K)
熔丝额定电压 (V)		500V 以上											
熔丝的许容额定值 (A)	无功功率因数改善电抗器的场合	6	10	15	20	30	40	70	80	90	110	150	175
	无功功率因数改善电抗器的场合	6	10	10	15	25	35	60	70	90	100	125	150
接线用断路器 (MCCB) 最大许容额定值 (A) *1*2		15	15	15	20	30	40	60	70	90	100	150	175
E 型组合电机控制器 *3	最大电流额定 (A)	4	6.3	8	13	18	25	32	—	—	—	—	—
	最大供电电流 (kA) *4	50	50	50	50	50	25	25	—	—	—	—	—

FR-A840-[]-GF		00930 (37K)	01160 (45K)	01800 (55K)	02160 (75K)	02600 (90K)	03250 (110K)	03610 (132K)	04320 (160K)	04810 (185K)	05470 (220K)	06100 (250K)	06830 (280K)
熔丝额定电压 (V)		500V 以上											
熔丝的许容额定值 (A)	无功功率因数改善电抗器的场合	200	250	300	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	无功功率因数改善电抗器的场合	175	200	250	300	350	400	500	600	700	800	900	1000
接线用断路器 (MCCB) 最大许容额定值 (A) *1*2		225	250	450	450	500	—	—	—	—	—	—	—
E 型组合电机控制器	最大电流额定 (A)	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	最大供电电流 (kA)	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

*1 为 US National Electrical Code 的最大许容额定值。应在设置时正确选定。

*2 应选定符合使用电线尺寸额定的接线用断路器。

*3 为确保符合 UL、cUL，应使用以下产品。

型号	生产厂家	额定电压、VAC
MMP-T32	三菱电机 (株)	480Y/277

*4 E 型组合电机控制器适合使用 480Y/277V 以下、最大供电电流为 50kA 或 25kA 以下的电源。

*5 E 型组合电机控制器是电动机断路器，短路显示单元 UT-TU 和电源侧端子盖组件 UT-CV3 的组合。

◆ 连接电源、电机的接线

电线的允许电流请参照 National Electrical Code (Article 310)。应按照 National Electrical Code (Article 430) 选择可允许额定电流值的 125% 流过的电线大小。

连接变频器输入 (R/L1、S/L2、T/L3)、输出 (U、V、W) 端子的接线，应使用 UL 认定的多股绞合铜线 (75 °C) 并使用圆形压接端子。压接端子应使用端子厂家推荐的压接工具进行压接。

◆ 额定短路电流

- 200V 等级

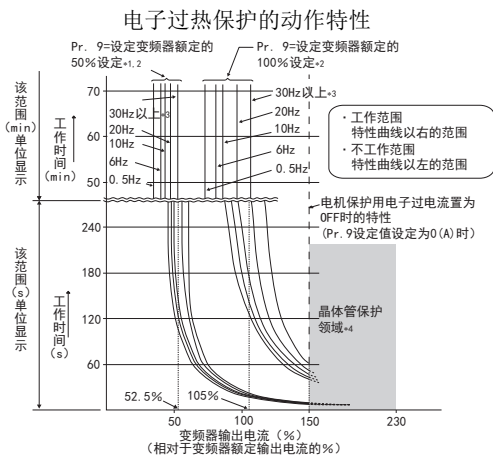
此变频器可以适用在 100kA rms 以下的正弦波电流、最大供给电源为 240V 的环境中使用。

- 400V 等级

本变频器可以适用在 100kA rms 以下的正弦波电流、最大供给电源为 500V 的环境中使用。

◆ 电机过载保护

为进行电机过载保护使用电子过热保护功能时，应在 Pr. 9 电子过热保护 中设定电机额定电流。



检测电机的过载（过热），中止变频器输出晶体管的动作并停止输出。（动作特性如左图所示）

• 使用三菱电机恒转矩电机时

- (1) 应将 Pr. 71 设定为“1、13~16、50、53、54”。（低速区域时呈100%连续转矩特性）
- (2) 在 Pr. 9 中设定电机额定电流。

- *1 在 Pr. 9 中设定了变频器额定电流 50% 的值（电流值）时。
- *2 % 值表示对应于变频器额定输出电流的 %。不是对应于电机额定电流的 %。
- *3 设定了三菱电机恒转矩电机专用的电子过热保护时，在 6Hz 以上的运行中将以此特性曲线运行。
- *4 晶体管保护动作随冷却散热片的温度而动作。根据运行状况，可能会在未达到 150% 时动作。

NOTE

- 电子过热保护的内部热累计值是通过变频器电源复位以及输入复位信号复位为初始值。应避免不必要的复位及电源切断。
- 1 台变频器连接多台电机或多板电机、特殊电机进行运行时，应在变频器和电机间设置外部热继电器（OCR）。外部热继电器的设定为参考线间漏电流（参照使用手册（详细篇））的电机铭板额定电流值。
- 低速运行时，由于电机的冷却能力下降，应使用有内置热保护器或热敏电阻的电机。
- 当变频器和电机容量相差过大和设定值过小时，电子过热保护的 protection 特性将恶化。在此情况下，应使用外部热继电器。
- 特殊电机不能用电子过热保护。应使用外部热继电器。
- 使用矢量控制专用电机（SF-V5RUH）时，因为内置了过电流保护器，所以将 Pr. 9 = “0”。
- 电子过热保护不进行直接测定电机温度的过热检测。

附录 3 EAC 的注意事项

EAC

已取得 EAC 认证的产品，标有 EAC 标志。

注 EAC 标志

2010 年，俄罗斯、白俄罗斯、哈萨克斯坦三国共同签署了关税同盟协议，旨在通过废止或降低关税、制定产品安全的统一标准和要求以达到利用更大的经济圈来活化经济的目的。

在该关税同盟三国内流通的产品必须符合 CU-TR（Custom-Union Technical Regulation）：海关联盟技术法规、并标有 EAC 标志。

本变频器的原产地、生产日期的确认方法及 CU 域内销售负责人（进口者）如下所示。

- 原产地表示
可以通过变频器的额定铭牌（第 3 页）进行确认。
例：MADE IN JAPAN

- 生产日期
可以通过变频器的额定铭牌（第 3 页）中记载的 SERIAL（制造编号）进行确认。

额定铭牌例

□ ○ ○○○○○○
记号 年 月 管理编号

SERIAL（制造编号）

SERIAL 由记号 1 位和生产年月 2 位、管理编号 6 位构成。

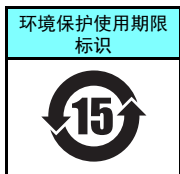
生产年份表示为公历年的最后 1 位，生产月的数字 1~9 代表 1~9 月、X 代表 10 月、Y 代表 11 月、Z 代表 12 月。

- CU 域内销售负责人（进口者）
以下为 CU 域内销售负责人（进口者）。
公司名称：Mitsubishi Electric (Russia) LLC
地址：52, bld 1 Kosmodamianskaya Nab 115054, Moscow, Russia
电话：+7 (495) 721-2070
FAX：+7 (495) 721-2071

附录 4 关于电器电子产品有害物质限制使用

根据中华人民共和国的《电器电子产品有害物质限制使用管理办法》，对适用于产品的“电器电子产品有害物质限制使用标识”的内容记载如下。

电器电子产品有害物质限制使用标识要求



本产品中所含有的有害物质的名称、含量、含有部件如下表所示。

• 产品中所含有害物质的名称及含量

部件名称 *2	有害物质 *1					
	铅 (Pb)	汞 (Hg)	镉 (Cd)	六价铬 (Cr (VI))	多溴联苯 (PBB)	多溴二苯醚 (PBDE)
电路板组件 (包括印刷电路板及其构成的零部件, 如电阻、电容、集成电路、连接器等)、电子部件	×	○	×	○	○	○
金属壳体、金属部件	×	○	○	○	○	○
树脂壳体、树脂部件	○	○	○	○	○	○
螺丝、电线	○	○	○	○	○	○

上表依据 SJ/T11364 的规定编制。

○: 表示该有害物质在该部件所有均质材料中的含量均在 GB/T26572 规定的限量要求以下。

×: 表示该有害物质在该部件的至少一种均质材料中的含量超出 GB/T26572 规定的限量要求。

*1 即使表中记载为 ×, 根据产品型号, 也可能会有有害物质的含量为限制值以下的情况。

*2 根据产品型号, 一部分部件可能不包含在产品中。

附录 5 基于中国标准化法的参考标准

本产品按照以下中国标准设计制造。

机器安全: GB/T 16855.1
 GB/T 12668.502
 GB 28526
 GB/T 12668.3
电气安全: GB/T 12668.501
EMC : GB/T 12668.3

「关于质保」

使用之前应确认以下产品质保的详细说明。

1. 免费质保期限和免费质保范围

在免费质保期内使用本产品时如果出现任何属于三菱电机责任的故障或缺陷（以下称“故障”），则经销商或三菱电机服务公司将负责免费维修。但是如果需要在国内现场或海外维修时，则要收取派遣工程师的费用。对于涉及到更换故障模块后的任何再试运转、维护或现场测试，三菱电机将不负任何责任。

[免费质保期限]

免费质保期限为自购买日或交货的一年内。注意产品从三菱电机生产并出货之后，最长分销时间为6个月，生产后最长的免费质保期为18个月。维修零部件的免费质保期不得超过修理前的免费质保期。

[免费质保范围]

- (1) 首次故障诊断原则上由贵公司实施。
但是，根据贵公司的要求本公司或本公司服务网可以有偿代此业务。
此时，故障原因在于本公司时，不收取费用。
- (2) 范围局限于按照使用手册、用户手册及产品上的警示标签规定的使用状态、使用方法和使用环境正常使用的情况下。
- (3) 以下情况下，即使在免费质保期内，也要收取维修费用。
 - 因不当存储或搬运、用户过失或疏忽而引起的故障。因用户的硬件或软件设计而导致的故障。
 - 因用户未经批准对产品进行改造而导致的故障等。
 - 对于装有三菱电机产品的用户设备，如果根据现有的法定安全措施或工业标准要求配备必需的功能或结构后本可以避免的故障。
 - 如果正确维护或更换了使用手册中指定的耗材后本可以避免的故障。
 - 耗材（电容器、冷却风扇等）的更换。
 - 因火灾或异常电压等外部因素以及因地震、雷电、大风或水灾等不可抗力而导致的故障。
 - 根据从三菱电机出货时的科技标准还无法预知的原因而导致的故障。
 - 任何非三菱电机或用户责任而导致的故障。

2. 产品停产后的有偿维修期限

- (1) 三菱电机在本产品停产后的7年内受理该产品的有偿维修。停产的消息将以三菱电机销售和服务等方式予以通告。
- (2) 产品停产，将不再提供产品（包括维修零件）。

3. 海外服务

在海外，维修由三菱电机在当地的海外FA中心受理。注意各个FA中心的维修条件可能会不同。

4. 机会损失和间接损失不在质保责任范围内

无论是否在免费质保期内，凡以下事由三菱电机将不承担责任。

- (1) 任何非三菱电机责任原因而导致的损失。
- (2) 因三菱电机产品故障而引起的用户机会损失、利润损失。
- (3) 无论三菱电机能否预测，由特殊原因而导致的损失和间接损失、事故赔偿、以及三菱电机产品以外的损伤。
- (4) 对于用户更换设备、现场机械设备的再调试、运行测试及其它作业等的补偿。

5. 产品规格的改变

目录、手册或技术文档中的规格如有改变，恕不另行通知。

6. 关于产品的应用

- (1) 在使用本产品时，应该符合以下条件：即使在本产品出现问题或故障时也不会导致重大事故，并且应在设备外部系统地配备能应付任何问题或故障的备用设备及失效安全功能。
- (2) 本产品是以一般工业用途为对象设计和制造的通用产品。
因此，本产品不可应用于各电力公司的核电站以及其它发电厂等对公众有较大影响的用途、以及各铁路公司或公用设施目的等有特殊质量保证体系要求的用途。
此外，本产品也不可应用于航空、医疗、铁路、焚烧·燃料装置、载人移动设备、载人运输装置、娱乐设备、安全设备等预计对人身财产有较大影响的用途。
但是，如果客户在了解上述应用，在限定于具体用途、无需特殊质量要求的条件下，对于本产品的适用与否请咨询本公司的代表机构。

◆ 关于附带 CD-ROM

附带 CD-ROM 内收录关于本产品的各种使用手册的 PDF。

◆ 使用附带 CD-ROM 之前

- 附带 CD-ROM 是三菱电机株式会社的著作，本著作的著作权及其它权利全部归三菱电机株式会社所有。
- 没有本公司的许诺，禁止擅自使用或复制附带 CD-ROM 的部分或全部内容。
- 附带 CD-ROM 的内容有因改良而更改的可能，恕不预先通知。
- 关于因使用附带 CD-ROM 而造成的损失或逸失利益等，敝公司将不承担任何责任，敬请周知。
- 关于商标

Microsoft、Windows、Windows Vista 及 Internet Explorer 是 Microsoft Corporation 公司在美国及其它国家的注册商标。

Adobe 及 Adobe Reader 是 Adobe Systems Incorporated 公司在美国及其它国家的注册商标。

Intel 及 Pentium 是 Intel Corporation 公司在美国及其它国家的商标。

此外，记载的公司名、商品名是相应各公司的商标或注册商标。

- 关于质保

如果附带 CD-ROM 及关联资料有缺陷，恕不作任何保证。



- 附带光盘是计算机专用「CD-ROM」。请绝对不要在普通音响机器中播放。因为较大音量有可能损害耳朵或损坏扬声器。

◆ 附带 CD-ROM 的运行使用环境

- 要阅读附带 CD-ROM 收录的使用说明书，需要下述系统。

项目	规格
OS	Microsoft® Windows® 10、Windows® 8.1、Windows® 8、Windows® 7、或者 Windows Vista®
CPU	Intel® Pentium® 以上的处理器
内存	128MB 的 RAM
硬盘	90MB 的可用空间
CD-ROM 驱动器	2 倍速度以上（推荐 4 倍速度以上）
显示器	800x600 分辨率以上
应用软件	Adobe® Reader® 7.0 以上 Internet Explorer® 6.0 以上

◆ 附带 CD-ROM 的操作方法

- 如何阅读使用手册

步骤 1. 启动计算机，将附带 CD-ROM 放入 CD-ROM 驱动器。

步骤 2. 通过网页浏览器自动打开主画面。

步骤 3. 从语言选择菜单选择使用语言。

步骤 4. 从一览表中点击要阅览的使用手册。

步骤 5. 打开所点击的使用手册的 PDF 文件。

- 手动打开附带 CD-ROM 内文件的操作

步骤 1. 启动计算机，将附带 CD-ROM 放入 CD-ROM 驱动器。

步骤 2. 打开文件夹中的「index.html」。

步骤 3. 通过网页浏览器打开主画面。按照「如何阅读使用手册」的步骤 3 以后顺序操作。

- 使用手册的 PDF 数据保存在 CD-ROM 的「MANUAL」文件夹中。

修订日期	*使用手册编号	修订内容
2015年8月	IB(NA)-0600600-B	初版印刷
2016年10月	IB(NA)-0600600-C	追加 • 启动次数监视 (Pr. 1410、Pr. 1411) • 位置指令方法的扩展 (Pr. 1419 = 10、100、110、1110) • 点位表辅助功能的扩展 (辅助功能参数的设定范围 2、12、102、112) • 通讯异常时停止模式的功能扩展 (Pr. 502 = 4) • 励磁电流低速倍率 (Pr. 14 = 12 ~ 15、Pr. 85、Pr. 86、Pr. 565、Pr. 566、Pr. 617) • 电机感应电压常数 (Pr. 1412、Pr. 1413) • Pr. 1000 直接设定选择 • 输入信号 (CLRN、JOGF、JGR) • 输出信号 (SAFE)
2017年6月	IB(NA)-0600600-D	追加 • 负载特性异常检测 (Pr. 1480 ~ Pr. 1492) • 基于速度控制每单位值设定基准频率的固定偏差控制 (Pr. 288 (Pr. 681) = “20 ~ 22”) • 转矩电流指令限制 (Pr. 801、Pr. 803 = “2”) • PID 执行量 0 ~ 100% (Pr. 1015 = “2、12”) • 对应不足电压水平的 200V 等级 (Pr. 598) • Pr. 1348 P/Pi 控制切换频率 • Pr. 1349 紧急停止动作选择 • 通讯异常时的动作选择 (Pr. 502 = “11、12”) • 多转计数器监视 变更 • Pr. 275 设定范围 (0 ~ 300%)
2019年3月	IB(NA)-0600600-E	追加 • 复位选择 /PU 脱离检测 /PU 停止选择 (Pr. 75 = “1000 ~ 1003、1014 ~ 1017、1100 ~ 1103、1114 ~ 1117”) • 外部异常输入信号 (Pr. 178 ~ Pr. 189 = “32”) • 通讯复位选择 /ReadyBit 动作选择 (Pr. 349 = “100、101”) • 顺控功能 (Pr. 414 = “11、12”、Pr. 675) • 位置指令权选择 (Pr. 419 = “200、210、300、310、1310”) • 脉冲监视器选择 (Pr. 430 = “2000 ~ 2005、2012、2013、2100 ~ 2105、2112、2113、3000 ~ 3005、3012、3013、3100 ~ 3105、3112、3113”) • 带符号监视器选择 (Pr. 1018 = “1”) • 基于中国标准化法的参考标准 • 注意标签的粘贴
2020年6月	IB(NA)-0600600-F	追加 • 电源 OFF 时 (每次) 进行主电路电容器寿命检测 (Pr. 259 = “11”) • Pr. 506 主电路电容器寿命推断显示 • 电流输入检查端子选择 (Pr. 573 = “11 ~ 14、21 ~ 24”) • 低速正转指令 (RLF) 信号、低速反转指令 (RLR) 信号 • 试运行时的冷却风扇动作选择 (Pr. 244 = “1000、1001、1101 ~ 1105”) • Pr. 507 ABC1 继电器寿命显示 / 设定、ABC2 继电器寿命显示 / 设定 变更 • 修改紧固转矩

FR-A800/A800 Plus 系列 使用手册 追加说明书

1 紧急驱动

V/F 磁通 无传感器 PM

本功能是在发生火灾等紧急情况时，即使检测出变频器异常，也不启动保护功能，而是强制性地继续运行以驱动电机的功能。由于是最优先驱动电机，因此有可能会损坏电机或变频器。应作为紧急运行来使用。发生变频器损坏异常时，可切换至工频运行以继续运行。

仅标准构造产品、IP55 对应产品可以使用紧急驱动。

Pr.	名称	初始值		设定范围	内容
		FM	CA		
523 H320*1	紧急驱动模式选择	9999		100、111、112、121、122、123、124、200、211、212、221、222、223、224、300、311、312、321、322、323、324、400、411、412、421、422、423、424 9999	选择紧急驱动的运行模式。 紧急驱动无效
524 H321*1*2	紧急驱动运行速度	9999		0 ~ 590Hz*3	设定紧急驱动恒定频率模式的运行频率。（在 Pr. 523 中选择恒定频率模式时）
				0 ~ 100%*3	设定紧急驱动 PID 控制模式的 PID 目标值。（在 Pr. 523 中选择 PID 控制模式时）
				9999*3	紧急驱动无效
515 H322*1	紧急驱动专用再试次数	1		1 ~ 200	设定紧急驱动运行中的再试次数。
				9999*3	无再试溢出（无限制再试）
1013 H323*1	紧急驱动再试复位后运行速度	60Hz	50Hz	0 ~ 590Hz	设定紧急驱动运行中，因发生 E. CPU、E. 1 ~ E. 3、E. 5 ~ E. 7 导致的再试后的运行频率。
514 H324*1	紧急驱动专用等待时间	9999		0.1 ~ 600s	设定紧急驱动运行中的再试等待时间。
				9999	Pr. 68 的设定下动作
136 A001	MC 切换互锁时间	1s		0 ~ 100s	设定 MC2 和 MC3 的动作互锁时间。
139 A004	变频器 - 工频电源自动切换频率	9999		0 ~ 60Hz	对执行紧急驱动时，在工频运行切换条件成立的情况下，从变频器运行向工频运行切换的频率进行设定。
				8888、9999	紧急驱动工频切换无效
57 A702	再启动自由运行时间	9999		0	根据变频器容量的不同，自由运行时间也不同。（请参照使用手册（详细篇）或使用手册（功能篇）的瞬时停电再启动功能。）
				0.1 ~ 30s	对瞬时停电复电后，通过变频器进行再启动的等待时间进行设定。
				9999	无再启动

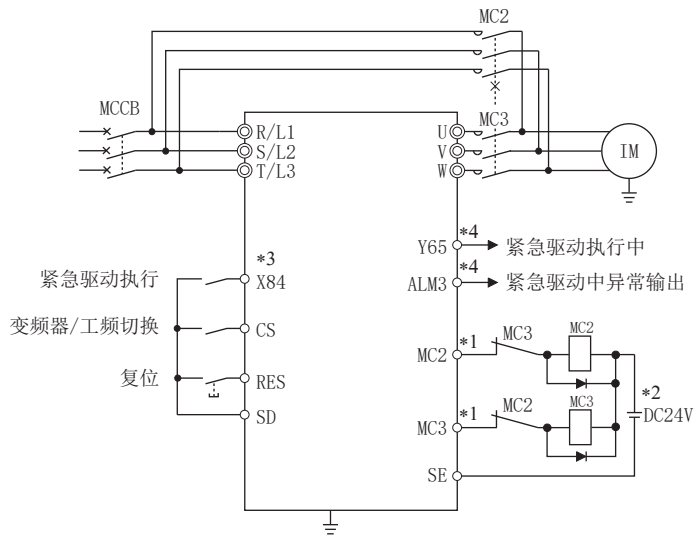
*1 仅标准构造产品和 IP55 对应产品可以设定。

*2 设定 Pr. 523 后再设定 Pr. 524。

*3 Pr. 523 = “100、200、300、400” 时，与 Pr. 524 的设定无关，运行紧急驱动。

◆ 接线示例

- 紧急驱动（工频模式）的接线示例如下所示。



*1 应注意顺控输出端子的容量。

使用的端子根据 Pr. 190 ~ Pr. 196（输出端子功能选择）的设定不同而不同。

输出端子容量	输出端子允许负载
本体集电极开路输出 (RUN、SU、IPF、OL、FU)	DC24V 0.1A
本体继电器输出 (A1-C1、B1-C1、A2-B2、B2-C2) 继电器输出选件 (FR-A8AR)	AC230V 0.3A DC30V 0.3A

*2 连接 DC 电源时，应加入保护二极管。

连接 AC 电源时，应使用本体继电器输出或继电器输出选件（FR-A8AR）的触点输出。

*3 使用的端子根据 Pr. 180 ~ Pr. 189（输入端子功能选择）的设定不同而不同。

*4 使用的端子根据 Pr. 190 ~ Pr. 196（输出端子功能选择）的设定而不同。

NOTE

- MC2、MC3 务必采取机械式的互锁。

◆ 紧急驱动执行顺控

Point

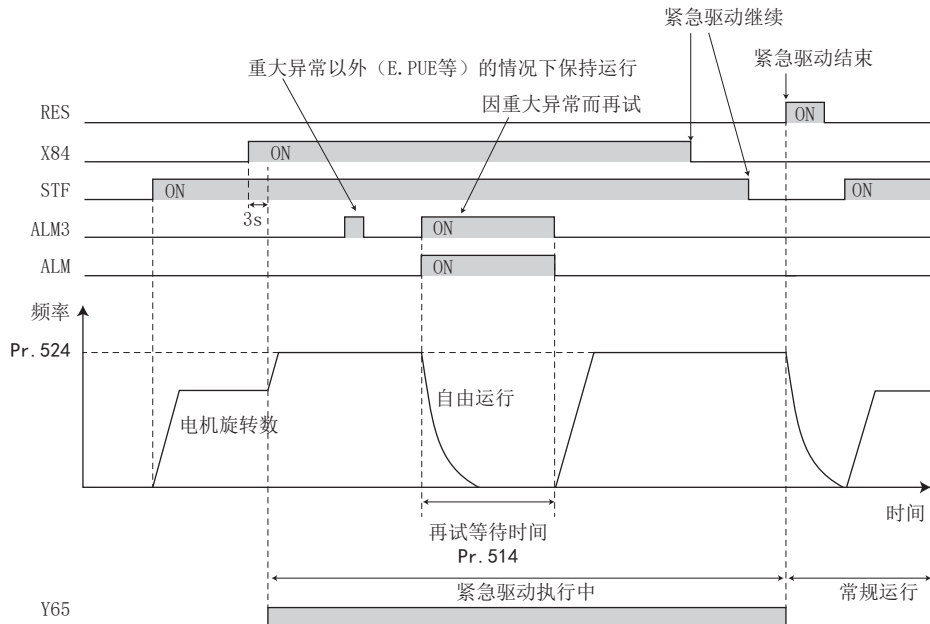
- X84 信号在 3s 间 ON 后，执行紧急驱动。
- 紧急驱动执行中时，Y65 信号为 ON。
- 紧急驱动执行中时，操作面板中显示“ED”。
- 紧急驱动执行中发生异常时，ALM3 信号为 ON。

- 执行紧急驱动时，应在以下所有条件都成立的状态下，将 X84 信号设为 ON 并保持 3s。

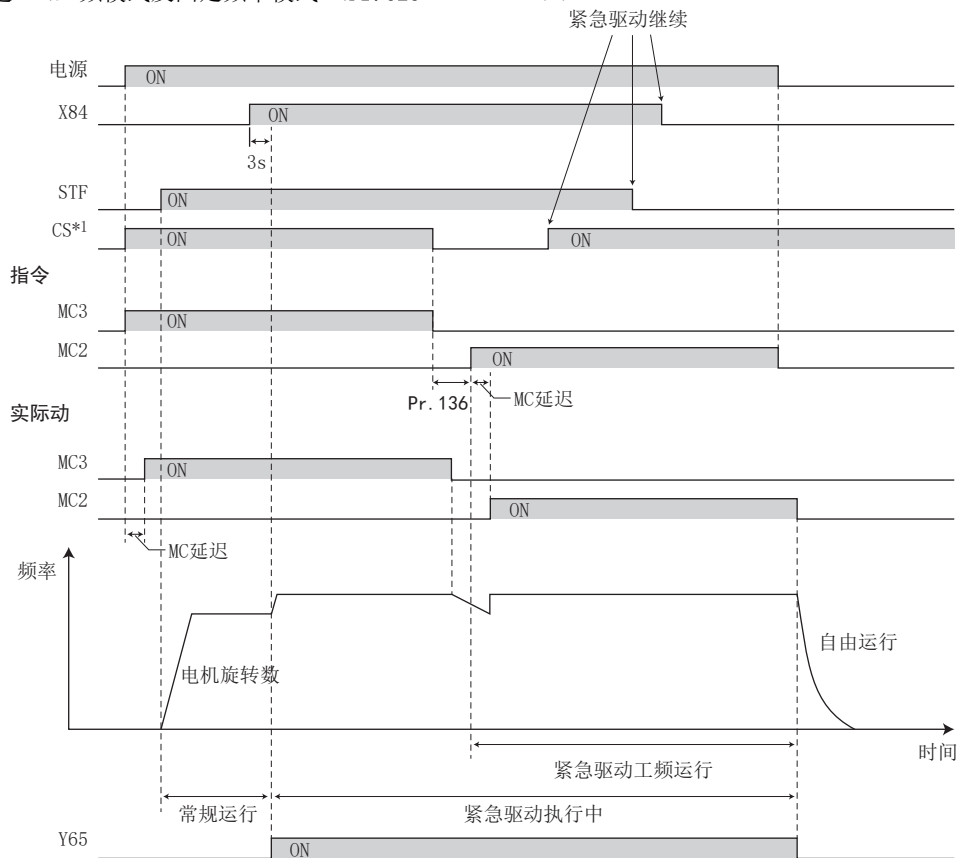
项目	条件
紧急驱动参数设定	Pr. 523 ≠ “9999” Pr. 524 ≠ “9999” (Pr. 523 = “100、200、300、400” 的情况下无需设定)
控制方式	以下任意一种控制方式 (Pr. 800 = “9、10、20、109、110”) (Pr. 451 = “10、20、110、9999”) <ul style="list-style-type: none"> • V/F 控制 • 先进磁通矢量控制 • 实时无传感器矢量控制 (速度控制) • PM 无传感器矢量控制 (速度控制) • PM 无传感器矢量控制试运行
不能同时使用的功能	未使用以下功能。 <ul style="list-style-type: none"> • 工频切换顺控功能 • 制动顺控功能 • FR-A8NS (选件) • 离线自动调谐中 • R1、S1 运行 • Pr. 30= “2、102”

- 选择再试 (Pr. 523 = “2[][], 3[][]”) 时，推荐同时使用瞬时停电再启动功能。
- 紧急驱动执行中无法设定参数。
- 紧急驱动执行中，要恢复到常规运行时，应执行以下操作。(仅将 X84 信号设为 OFF 时无法恢复到常规运行。) 变频器复位或电源 OFF
顺控功能有效时的 X51 信号 ON 导致的异常解除 (保护功能起动时)
- 在工频模式或再试工频模式下，如果在执行紧急驱动的过程中变为以下状态，则切换至工频运行。
24V 外部电源输入模式、停电状态或 RIS1 状态 (设定了直接供电模式 1、2 时除外)、欠电压
- X84 信号输入所使用的端子，应在 Pr. 178 ~ Pr. 189 (输入端子功能选择) 中设定 “84” 来进行端子功能的分配。
- Y65 信号输出所使用的端子，应在 Pr. 190 ~ Pr. 196 (输出端子功能选择) 中设定 “65 (正逻辑) 或 165 (负逻辑)” 来进行端子功能的分配。ALM3 信号输出所使用的端子，应在 Pr. 190 ~ Pr. 196 (输出端子功能选择) 中设定 “66 (正逻辑) 或 166 (负逻辑)” 来进行端子功能的分配。
- 无论网络运行模式的操作权如何选择 (Pr. 338、Pr. 339)，通过外部端子和通讯都可以输入 X84 信号。
- 执行紧急驱动时，以 Pr. 502 通讯异常时停止模式选择 = “0 (初始值)” 进行动作。此外，E.SER 等通讯异常将不起动。(依据执行紧急驱动过程中的保护功能动作情况。)

- 紧急驱动功能运行的动作如下所述。（再试输出切断模式及固定频率模式（Pr. 523 = “211”））



- 在执行紧急驱动的过程中进行紧急驱动工频运行切换（使用 CS 信号）时（设定了紧急驱动工频切换时）的动作如下所述。（工频模式及固定频率模式（Pr. 523 = “411”））



*1 CS 信号应通过外部端子进行输入。

NOTE

- FR-A800-CRN、B、B3 系列不支持紧急驱动。

◆ 紧急驱动动作选择 (Pr. 523、Pr. 524)

- 在 Pr. 523 紧急驱动模式选择中选择紧急驱动的动作。设定值的百位表示在紧急驱动执行中有有效的保护功能（重大异常）启动时的动作。个位和十位表示运行方法。

Pr. 523 设定值	紧急驱动运行模式		内容
1[] []	输出切断模式		发生重大异常时，切断输出
2[] []	再试输出切断模式		发生重大异常时，执行再试动作。（如果异常内容为不可再试，则切断输出） 发生不可再试的重大异常时或再试次数溢出时，切断输出。
3[] []*1	再试工频模式		发生重大异常时，执行再试动作。（如果异常内容为不可再试，则切换至工频运行） 发生不可再试的重大异常时或再试次数溢出时，切换至工频运行。Pr. 515 = “9999” 时，再试次数达到 200 次的情况下，切换至工频运行。
4[] []*1	工频模式		发生重大异常时，切换至工频运行。
[]00	常规运行模式		根据与常规运行相同的设定频率、启动指令运行。 在要避免因异常导致输出切断时进行选择。
[]11	恒定频率模式	正转	以 Pr. 524 中设定的频率强制运行。 即使处于停止中也可通过执行紧急驱动来开始运行。
[]12		反转	
[]21	PID 控制模式	正转	将 Pr. 524 的设定值作为目标值通过 PID 控制来运行。以 Pr. 128 中选择的方法输入测量值。
[]22		反转	
[]23		正转 (第 2PID 测定值输入)	
[]24		反转 (第 2PID 测定值输入)	
9999	紧急驱动无效		将 Pr. 524 的设定值作为目标值通过 PID 控制来运行。以 Pr. 753 中选择的方法输入测量值。

*1 PM 无传感器矢量控制时，不切换至工频运行即切断输出。

NOTE

- 在固定频率模式、PID 控制模式下执行了紧急驱动时，如果运行模式为 PU 运行模式或外部 /PU 组合运行模式，则自动切换为外部运行模式。

◆ 紧急驱动再试动作 (Pr. 515、Pr. 514)

- 设定紧急驱动执行中的再试动作。通过 Pr. 515 紧急驱动专用再试次数设定再试次数，通过 Pr. 514 紧急驱动专用等待时间设定再试等待时间。
- ALM 信号的输出条件依据 Pr. 67 报警发生时再试次数的设定。（请参照使用手册（详细篇）或使用手册（功能篇）的再试功能。）
- 关于紧急驱动执行中的再试保护功能（重大异常），请参照第 7 页。

NOTE

- 紧急驱动执行中 Pr. 65 再试选择 无效。

◆ 紧急驱动工频切换（Pr. 136、Pr. 139、Pr. 57）

- 选择工频模式（Pr. 523 = “3[] []、4[] []”）时，应进行以下设定。
应设定 Pr. 136 MC 切换互锁时间、Pr. 139 变频器 - 工频电源自动切换频率，将 MC2、MC3 信号分配到输出端子中。
输入端子分配有 CS 信号的情况下，应设定 Pr. 57 再启动自由运行时间 ≠ “9999” 并通过外部端子使 CS 信号变为 ON。（初始设定时，端子 CS 分配有 CS 信号。）
V/F 控制、先进磁通矢量控制或实时无传感器矢量控制（PM 无传感器矢量控制时，不切换到工频运行即切断输出。）
- 紧急驱动执行中，以下任一条件下可切换至工频运行。
CS 信号 OFF
设定了 Pr. 523= “3[] []”，发生不可再试的重大报警
设定了 Pr. 523= “4[] []”，发生重大报警
- 紧急驱动执行中变频器运行时，在紧急驱动工频运行切换条件发生的情况下，进行加减速直至输出频率达到 Pr. 139 中设定的频率时切换至工频运行。（因发生重大异常而切断输出时，可立即切换至工频运行。）
- 设定了工频模式（Pr. 523 = “3[] []、4[] []”）时，在未设定工频运行切换用参数的情况下，即使满足工频切换条件也不会切换至工频运行，而是执行输出切断。
- 将 Pr. 190 ~ Pr. 196（输出端子功能选择）中的任意一个设定为“18（正逻辑）”及“19（正逻辑）”后，对 MC2、MC3 信号输出时使用的端子分配功能。
- 电磁接触器（MC2、MC3）的动作

电磁接触器	设置场所	动作	
		工频运行时	变频器运行时
MC2	电源 · 电机间	短路	开路
MC3	变频器输出 · 电机间	开路	短路

- 输入信号如下所示。

信号	功能	动作	MC 动作 *4	
			MC2	MC3
CS*1	变频器 · 工频切换	ON 变频器运行	×	○
		OFF 紧急驱动工频运行 *2	○	×
X84	紧急驱动执行	ON 紧急驱动执行	—	—
		OFF 常规运行 *3	×	○
RES	运行状态初始化	ON 初始化	×	不变
		OFF 常规运行	—	—

*1 CS 信号应从外部端子输入。（应设定 Pr. 162= “0 ~ 3、10 ~ 13” 或 Pr. 338 = “1”。）

*2 紧急驱动工频切换后，即使 ON 也无法恢复到变频器运行。

*3 紧急驱动执行中，即使 OFF 也无法恢复到常规运行。

*4 MC 动作如下所示。

标记	MC 动作
○	ON
×	OFF
—	变频器运行时：MC2-OFF、MC3-ON 工频运行时：MC2-ON、MC3-OFF
不变	保持信号 ON、OFF 变更前的状态。

NOTE

- 当工频切换顺控有效时（Pr. 135= “1”）工频切换运行中紧急驱动功能无法启动。

◆ 紧急驱动执行时的 PID 控制

- PID 控制模式下紧急驱动执行中时，将 Pr. 524 的设定值作为目标值以 PID 控制运行。应以 Pr. 128 或 Pr. 753 中选择的方法输入测量值。
- 选择了紧急驱动的 PID 控制模式时，根据 PID 控制的设定，紧急驱动中的 PID 动作如下。

项目	PID 控制的动作		
	目标 / 测量值输入设定时	偏差输入设定时	无 PID 控制设定时
测量值输入选择 (Pr. 128、Pr. 753)	保持	端子 4 输入	端子 4 输入
正作用 / 负作用选择 (Pr. 128、Pr. 753)	保持	保持	负作用
比例范围 (Pr. 129、Pr. 756)	保持	保持	100% (初始值)
积分时间 (Pr. 130、Pr. 757)	保持	保持	1s (初始值)
微分时间 (Pr. 134、Pr. 758)	保持	保持	无 (初始值)
有频率反映 / 仅计算 (Pr. 128、Pr. 753)	有频率反映	有频率反映	有频率反映
浮辊控制	无效	无效	无效
有关其他 PID 的设定	保持	保持	保持

- 在选择了以 PID 控制模式再试 (Pr. 523 = “22[]、32[]”) 的状态下，紧急驱动执行中因 E.CPU、E.1 ~ E.3、E.5 ~ E.7 发生再试时，不以 PID 控制而是以恒定频率运行。
在 Pr. 1013 紧急驱动再试复位后运行速度中设定恒定频率。

◆ 紧急驱动执行中的保护功能动作

- 紧急驱动执行中的保护功能动作情况如下所示。

保护功能	紧急驱动中的动作
E. OC1	再试
E. OC2	再试
E. OC3	再试
E. OV1	再试
E. OV2	再试
E. OV3	再试
E. THT	再试
E. THM	再试
E. FIN	再试
E. IPF	无效
E. UVT	无效
E. ILF	无效
E. OLT	再试
E. SOT	再试
E. LUP	无效
E. LDN	无效
E. BE	再试*1
E. GF	再试
E. LF	无效
E. OHT	再试
E. PTC	再试
E. OPT	无效
E. OP1	无效
E. OP2	无效

保护功能	紧急驱动中的动作
E. OP3	无效
E. 16	无效
E. 17	无效
E. 18	无效
E. 19	无效
E. 20	无效
E. PE	输出切断
E. PUE	无效
E. RET	输出切断
E. PE2	输出切断
E. CPU	再试
E. CTE	无效
E. P24	无效
E. CDO	再试
E. IOH	输出切断
E. SER	无效
E. AIE	无效
E. USB	无效
E. SAF	再试*1
E. PBT	再试*1
E. OS	无效
E. OSD	无效
E. ECT	无效
E. OD	无效

保护功能	紧急驱动中的动作
E. ECA	无效
E. MB1	无效
E. MB2	无效
E. MB3	无效
E. MB4	无效
E. MB5	无效
E. MB6	无效
E. MB7	无效
E. EP	无效
E. MP	无效
E. EF	无效
E. IAH	无效
E. LCI	无效
E. PCH	无效
E. PID	无效
E. 1	再试*2
E. 2	再试*2
E. 3	再试*2
E. 5	再试*2
E. 6	再试*1*2
E. 7	再试*1*2
E. 11	无效
E. 13	输出切断

*1 设定了紧急驱动工频切换的情况下，同一保护功能连续动作时，最多再试 2 次后切换至工频运行。

*2 常规运行模式 (Pr. 523 = “200、300”) 时，如果在再试时解除保护功能则启动信号也将同时变为 OFF，因此要重新开始运行时，应再次输入启动信号。

- 紧急驱动执行中的异常输出如下所示。

信号	Pr. 190 ~ Pr. 196 设定值		内容
	正逻辑	负逻辑	
ALM	99	199	紧急驱动执行中在发生上述的“再试”“输出切断”异常时为 ON。
ALM3	66	166	紧急驱动执行中发生异常时输出。 紧急驱动执行中，在发生无法作为保护功能起动的对象的异常时，在 ON 保持了 3s 后变为 OFF。

◆ 输入信号的动作

- 以恒定频率模式或 PID 控制模式执行紧急驱动的过程中，与紧急驱动无关的输入信号（一部分除外）为无效。
- 以恒定频率模式或 PID 控制模式执行紧急驱动的过程中，不为无效的输入信号的功能如下。

输入信号的状态	恒定频率模式	PID 控制模式
有效的信号	OH、X31 ^{*1} 、X32、X41 ^{*1} 、TRG、TRC、X51、RES、X70、X71	OH、X31 ^{*1} 、X32、X41 ^{*1} 、TRG、TRC、X51、RES、X70、X71
保持的信号	RT、X9、X17、X18、MC、SQ、X84	RT、X9、X17、X18、MC、SQ、X64、X65、X66、X67、X79、X84
始终为 ON 的信号	—	X14、X77、X78、X80

*1 仅限 FR-A800-LC 可以设定。

◆ 紧急驱动状态监视

- 通过在 Pr. 52、Pr. 774 ~ Pr. 776、Pr. 992 中设定“68”，可以在操作面板上监视紧急驱动状态。
- 状态监视内容

操作面板显示	内容	
	紧急驱动设定	紧急驱动运行状态
0	无紧急驱动功能设定	—
1	紧急驱动工频运行切换设定无效	常规运行中
2		正常动作中
3		有特定报警发生 ^{*2}
4		有重大异常发生，再试后继续运行中
5		有重大异常发生，输出切断后不能继续运行
11	紧急驱动工频运行切换设定有效	常规运行中
12		正常动作中
13		有特定报警发生 ^{*2}
14		有重大异常发生，再试后继续运行中
15		有重大异常发生，输出切断后不能继续运行
2[] ^{*1}		紧急驱动工频运行切换开始（正在加减速至切换频率）
3[] ^{*1}		紧急驱动工频运行切换中（互锁时间等待中）
4[] ^{*1}		紧急驱动工频运行中

*1 第 1 位原样显示上次的数值（报警发生的状况）。

*2 特定报警是指第 7 页记载的无效的保护功能。

⚠ 注意

- 一旦执行紧急驱动，即使发生异常也会继续运行或是反复进行再试动作，因此有可能损坏、烧坏变频器及电机。使用本功能后，在常规运行中再启动时，应确认变频器及电机中没有异常。因本功能导致变频器及电机损坏时，即使在免费质保期间，也不作为免费质保的对象。

2 正转中、反转中信号（Y30、Y31 信号）

正转中（Y30）信号和反转中（Y31）信号可用于 PLG 反馈控制。

- 矢量控制或 PLG 反馈控制时，根据电机的实际旋转情况输出正转中（Y30）信号、反转中（Y31）信号。

NOTE

- Y30 信号和 Y31 信号的详细内容，请参照使用手册（详细篇）以及使用手册（功能篇）。
-

FR-A800/A800Plus 系列

使用手册 追加说明书

1 内部元件异常 (E. PE6)

追加了变频器的存储元件检查功能。

在变频器内部的存储元件中发生了数据异常时，保护功能 (E. PE6) 将起动。

Pr. 890 的读取值为“7”以下时，在参数全部清除后进行变频器复位，即可恢复为正常状态。(在执行参数全部清除之前更改过的参数，需要重新进行设定。)

操作面板显示	E. PE6	E. PE6	FR-LU08 显示	其他错误
名称	内部元件异常			
内容	在参数操作中*1，由于切断电源导致了数据写入失败、或发生了存储元件的数据异常时，如果进行变频器复位则会发生该错误。			
检查要点	是否在参数操作中切断了电源。			
措施	应检查电源和电源系统装置，确认没有异常。 • 在参数操作中切断电源时发生了 E. PE6 应确认 Pr. 890 的读取值，如果为“7”以下，则应在执行参数全部清除后进行变频器复位。应对执行参数全部清除前更改过的参数重新进行设定。 • 上述以外情况下发生了 E. PE6 (在通常的电源 OFF/ON、变频器复位时发生) 请与经销商或本公司联系。			

*1 执行变频器的参数清除、参数全部清除、参数复制、FR Configurator2 参数批量写入、离线自动调谐时等

NOTE

- E. PE6 为非再试对象。
- E. PE6 为异常输出 3 (Y91) 信号的输出对象。
- E. PE6 为安全监视输出 (SAFE) 信号 OFF 的对象。
- E. PE6 不属于错误清除 (X51) 信号的清除对象。
- 执行紧急驱动的过程中，不发生 E. PE6。
- E. PE6 的通讯数据代码为 172 (HAC)。

◆ 内部存储元件的异常区域确认

发生了 E. PE6 的情况下，通过读取 Pr. 890，可以确认内部存储元件的异常区域。

Pr.	名称	初始值	设定范围	内容
890 H325	内部元件状态显示	0	(0 ~ 9999)	可以显示内部存储元件的自检查异常区域。



- 根据 Pr. 890 的读取值，可以确认异常区域。

Pr. 890 的读取值为下表的读取值栏中的数值时，相应内容参看对应 No.。如果读取值对应多个 No.，则所有情况均符合。(例如，读取值为 7 时，异常内容 No. 1 ~ 3 均存在。)

No.	读取值	内容
1	1、3、5、7	表示参数的设定存储区域以外 (设定频率等) 有异常。(如果执行参数全部清除，则设定频率、遥控设定频率、Ethernet 主机名、位置脉冲、多转计数器、离线自动调谐数据也将会被清除。)
2	2、3、6、7	表示标准参数的设定存储区域有异常。
3	4、5、6、7	表示通讯用参数的设定存储区域有异常。
4	8 ~ 9999	参数设定区域

2 端子 P3 的相关注意事项（仅限 200V/400V 等级）

关于端子 P3，使用手册的记载内容有误，在此订正如下。

◆ 主电路端子的说明

仅限在连接了制动电阻器时可使用端子 P3。

【订正前】

端子记号	端子名称	端子功能说明
P3、PR	制动电阻器连接 FR-A820-00770 (15K) ~ 01250 (22K) FR-A840-00470 (18.5K) ~ 01800 (55K)	将选件的制动电阻器连接在端子 P3 和 PR 之间。 通过连接制动电阻，可以得到更大的再生制动力。
P/+、N/-	连接制动模块	连接制动模块（FR-BU2、FR-BU、BU）、电源再生共直流母线整流器（FR-CV）、电源再生整流器（MT-RC）、高功率因数整流器（FR-HC2）、多功能再生整流器（FR-XC）、直流电源（直流供电模式时）。 在 FR-A820-00770 (15K) ~ 01250 (22K)、FR-A840-00470 (18.5K) ~ 01800 (55K) 中使用 FR-CV、FR-HC2、FR-XC 等且多台变频器并联时，应仅使用端子 P/+ 与 P3 的其中一个进行连接。（端子 P/+ 与 P3 不可并存。）
P3、N/-	制动模块连接 FR-A820-00770 (15K) ~ 01250 (22K) FR-A840-00470 (18.5K) ~ 01800 (55K)	P3、N/- 间不要连接直流电源，直流供电时请使用端子 P/+、N/-。

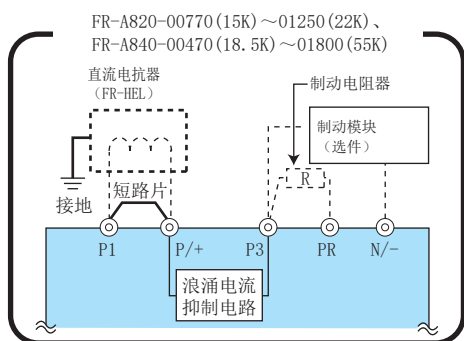
【订正后】

端子记号	端子名称	端子功能说明
P3、PR	制动电阻器连接 FR-A820-00770 (15K) ~ 01250 (22K) FR-A840-00470 (18.5K) ~ 01800 (55K)	将选件的制动电阻器连接在端子 P3 和 PR 之间。 通过连接制动电阻，可以得到更大的再生制动力。
P/+、N/-	连接制动模块	连接制动模块（FR-BU2、FR-BU、BU）、电源再生共直流母线整流器（FR-CV）、电源再生整流器（MT-RC）、高功率因数整流器（FR-HC2）、多功能再生整流器（FR-XC）、直流电源（直流供电模式时）。

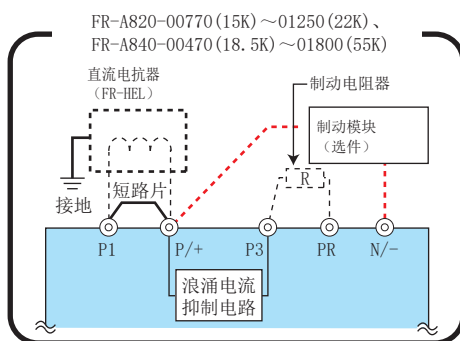
◆ 端子接线图

端子接线图的制动模块（选件）的连接，订正如下。

【订正前】



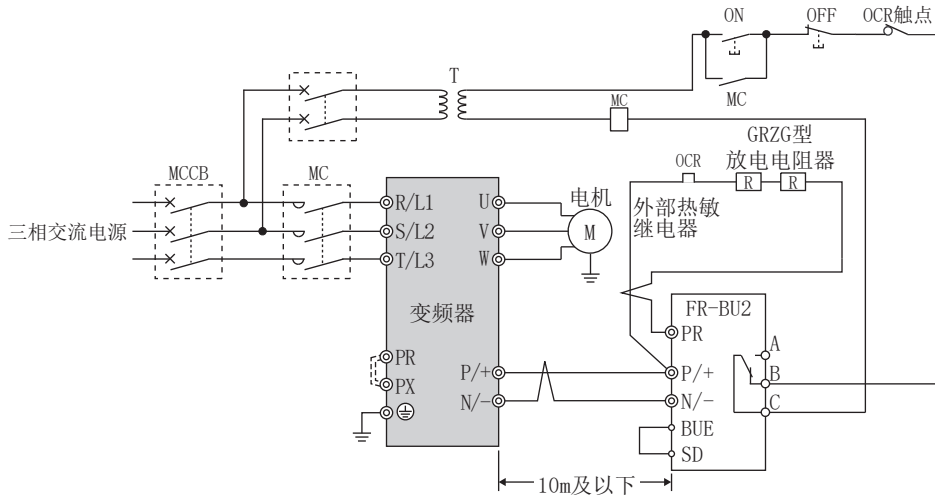
【订正后】



◆ 与独立选件模块的连接

连接制动模块（FR-BU2、FR-BU、BU）、电源再生共直流母线整流器（FR-CV）、电源再生整流器（MT-RC）、高功率因数整流器（FR-HC2）、多功能再生整流器（FR-XC）、直流电源（直流供电模式时）时，变频器侧应连接至端子 P/+。
（请勿使用端子 P3。）

与 FR-BU2（GRZG 型放电电阻器）的连接示例如下。



与FR-BU2（GRZG型放电电阻器）连接示例

FR-A800/A800Plus 系列

使用手册 追加说明书

1 端子 S1、S2 监视 (FR Configurator2)

支持通过 FR Configurator2 进行端子 S1、S2 的图表显示 (高速采样、USB 跟踪文件读取)。

可以使用 FR Configurator2 对端子 S1、S2 的状态进行图表显示。

版本 1.28E 以后的 FR Configurator2 支持端子 S1、S2 的图表显示。

关于 FR Configurator2 的内容, 请参照 FR Configurator2 使用手册。

◆ 数字源 (监视项目) 的选择

- 可以在跟踪功能的数字源中选择端子 S1、S2。
- 从下表中选择在 Pr. 1038 ~ Pr. 1045 中选择的数字源 (输入输出信号)。设定了下述以外的设定值时, 显示为 0 (OFF)。

设定值	信号名称
1	STF
2	STR
3	AU
4	RT
5	RL
6	RM
7	RH
8	JOG
9	MRS
10	STP (STOP)
11	RES
12	CS
15	S2
16	S1

设定值	信号名称
21	X0
22	X1
23	X2
24	X3
25	X4
26	X5
27	X6
28	X7
29	X8
30	X9
31	X10
32	X11
33	X12
34	X13
35	X14
36	X15
37	DY

设定值	信号名称
101	RUN
102	SU
103	IPF
104	OL
105	FU
106	ABC1
107	ABC2
121	D00
122	D01
123	D02
124	D03
125	D04
126	D05
127	D06
128	RA1
129	RA2
130	RA3

2 搭配 TypeE 组合电机控制器的相关注意事项

如果在使用手册 (导入篇) 的附录 “关于 UL、cUL 的注意事项” 中记载了 TypeE 组合电机控制器, 则 TypeE 组合电机控制器仅适用于产品本体上带有 UL 标志的 MMP-T 系列。

FR-A800 系列 /FR-A800Plus 系列

使用手册 追加说明书

1 有无启动时接地故障检测 / 接地故障检测时的复位解除限制

发生输出侧接地故障过电流 (E.GF) 时, 仅可以通过控制电路电源 OFF 的复位动作设为有效。

- 可以选择启动时有无接地故障检测。仅在变频器中输入了启动信号后进行启动时的接地故障检测。
- 可以选择检测到接地故障时的复位动作。

Pr.	名称	初始值	设定范围	内容	
				接地故障检测	复位解除限制
249 H101	启动时接地检测有无	0	0	无启动时接地故障检测	无
			1	有启动时接地故障检测	有
			2		

◆ 有无启动时接地故障检测的选择 V/F 磁通

- 设为 Pr. 249 = “1 或 2” 并在启动时检测到接地故障时, 将检测输出侧接地故障过电流 (E.GF), 并切断输出。
- 在 V/F 控制、先进磁通矢量控制的情况下, 启动时接地故障检测有效。
- Pr. 72 PWM 频率选择设定较高时, 应将启动时接地故障检测设为有效。

NOTE

- 由于在启动时执行检测, 因此每次启动时会发生大约 20ms 的输出延迟。
- Pr. 249 是用于设定有无启动时接地故障检测的参数。运行时, 无论 Pr. 249 的设定情况如何, 始终都会进行接地故障检测。

◆ 接地故障检测时的复位解除限制

- 可以检测到输出侧接地故障过电流 (E.GF), 并对输出切断时的复位解除进行限制。设定 Pr. 249 = “2” 时, 发生了 E.GF 的情况下, 仅通过控制电路电源 OFF 的复位才可以解除 E.GF。
- 在发生 E.GF 时并非通过控制电路电源 OFF 进行复位, 而是通过其他方式 (端子 RES 输入等) 进行复位时, 出现反复进行复位动作的情况下, 可以防止变频器损坏。
- 如果设定 Pr. 249 = “2” 时发生 E.GF, 则可以对输出短路检测 (ALM4) 信号进行输出。
- 用于 ALM4 信号输出的端子, 应在 Pr. 190 ~ Pr. 196 (输出端子功能选择) 中设定 “23 (正逻辑) 或者 123 (负逻辑)”。
- 如果再试功能有效时 (Pr. 67 ≠ “0”) 设为 Pr. 249 = “2”, 则即使发生了 E.GF, 也不会进行再试动作。
- 如果在异常的情况下选择工频切换时 (Pr. 138 ≠ “1”) 将参数设为 Pr. 249 = “2”, 则即使发生了 E.GF, 也不会切换为工频运行。

NOTE


- 如果通过 Pr. 190 ~ Pr. 196 (输出端子功能选择) 变更端子分配, 则可能会影响其他功能。应确认各端子的功能后再进行设定。
- E.GF (设定 Pr. 249 = “2” 时) 不属于错误清除 (X51) 信号的清除对象。
- 如果在执行紧急驱动的过程中, 发生了 E.GF (设定 Pr. 249 = “2” 时) 则会切断输出。

2 输出短路异常 (E. SCF)

可以选择检测到输出短路时的复位动作和报警显示。

Pr.	名称	初始值	设定范围	内容	
				输出短路检测时的动作	复位解除限制
521 H194	输出短路检测	0	0	E. OC1 ~ E. OC3	无
			1	E. SCF	有

- 可通过 **Pr. 521** 的设定变更输出短路检测时的报警显示 (E. OC1 ~ E. OC3/E. SCF)。
- 如果设定 **Pr. 521** = “1” 时检测到输出短路, 则变频器会在显示 E. SCF 后停止输出。
- 设定 **Pr. 521** = “1” 时, 发生了 E. SCF 的情况下, 仅通过控制电路电源 OFF 的复位才可以解除 E. SCF。(发生 E. OC1 ~ E. OC3 时, 所有复位操作均可以解除。)
- 在发生 E. SCF 时并非通过控制电路电源 OFF 进行复位, 而是通过其他方式 (端子 RES 输入等) 进行复位时, 出现反复进行复位动作的情况下, 可以防止变频器损坏。
- 如果发生 E. SCF, 则可以输出输出短路检测 (ALM4) 信号。
- 用于 ALM4 信号输出的端子, 应在 **Pr. 190 ~ Pr. 196 (输出端子功能选择)** 中设定 “23 (正逻辑) 或 123 (负逻辑)”。
- 在异常的情况下选择工频切换时 (**Pr. 138** ≠ “1”), 即使发生了 E. SCF, 也不会切换为工频运行。

操作面板显示	E. SCF		FR-LU08 显示	其他错误
名称	输出短路异常			
内容	如果设定 Pr. 521 = “1” 时检测到输出短路, 则停止变频器的输出。 Pr. 521 的设定为初始值 (Pr. 521 = “0”) 的情况下, 输出短路检测时将显示 E. OC1 ~ E. OC3。			
检查要点	输出是否短路。			
措施	应确认接线没有输出短路, 并通过控制电路电源 OFF 复位变频器。			

NOTE

- 由于短路电阻较大时, 电流可能无法达到短路检测等级, 因此有可能无法检测出输出短路。
- 如果通过 **Pr. 190 ~ Pr. 196 (输出端子功能选择)** 变更端子分配, 则可能会影响其他功能。应确认各端子的功能后再进行设定。
- E. SCF 不在再试对象范围内。
- E. SCF 不在错误清除 (X51) 信号的清除对象范围内。
- 在执行紧急驱动的过程中发生 E. SCF 时, 将切断输出。
- E. SCF 的通讯数据代码为 20 (H14)。

3 输出电流 / 零电流检测时间的扩展

扩展了 Pr. 151 输出电流检测信号延迟时间、Pr. 153 零电流检测时间的设定范围。

Pr.	名称	初始值	设定范围	内容
151 M461	输出电流检测信号延迟时间	0s	0 ~ 300s	设定输出电流检测时间。设定输出电流为设定值以上，到输出输出电流检测（Y12）信号为止的时间。
153 M463	零电流检测时间	0.5s	0 ~ 300s	对从输出电流为 Pr. 152 的设定值以下到输出零电流检测（Y13）信号为止的时间进行设定。

4 网络运行模式的操作权的选择（Pr. 338、Pr. 339）

- 可通过通讯输入近点狗（X76）信号。
- 网络运行模式时，通过外部端子和通讯（RS-485 端子或通讯选件）发出的指令如下表所示。

Pr. 338 通讯运行指令权		0: NET			1: 外部		
Pr. 339 通讯速度指令权		0: NET	1: 外部	2: 外部	0: NET	1: 外部	2: 外部
X76	近点狗	并用			外部		

[表的说明]

外部：仅限通过外部端子的信号操作有效

并用：通过外部端子、通讯的任何一个操作均有效

FR-A800/A800Plus 系列 使用手册 追加说明书

1 关于 UL、cUL 的注意事项

(对应规格 UL61800-5-1, CSA C22.2 No. 274)

◆ 对象机型

- FR-A820-00046 (0.4K) ~ 04750 (90K)
FR-A840-00023 (0.4K) ~ 06830 (280K)
- 上述对象机型同时对应 UL61800-5-1, CSA C22.2 No. 274 和 UL508C。
关于 UL61800-5-1, CSA C22.2 No. 274 的注意事项, 请参照本追加说明书。
要符合 UL508C 时, 请参照 FR-A800 使用手册 (导入篇)。

◆ 关于设备使用信息

- 警告 - 关于变频器的操作, 需要参照使用手册 (导入篇) 及使用手册 (详细篇) 中记载的详细设置方法和操作步骤。请将使用手册交付至使用者。此外, 可以从三菱电机 FA 网站下载 PDF 数据。此外, 关于使用手册的订购请与经销商或本公司联系。

◆ 关于符合 CSA C22.2 No. 274 的注意事项

应在 IEC60664 中规定的过电压等级 III 及污染度 2 以下的条件下使用变频器。

◆ 关于分支电路保护

在美国国内设置时, 请依照 National Electrical Code 及当地的规格进行分支电路的保护。

在加拿大国内设置时, 请依照 Canadian Electrical Code 及当地的规格进行分支电路的保护。

变频器配备的短路保护并非用于保护分支电路。

内置固态短路电路保护无法用于分支电路的保护。请依照 National Electrical Code 及当地的规格对分支电路进行保护。

■ BCP 断开时的注意事项

- 警告 - 变频器输入侧的熔丝熔断和断路器切断, 可能是因为接线异常 (短路等) 等。应查明熔丝熔断的原因或断路器切断的原因并排除故障后, 更换熔丝或再次连接断路器。

■ 熔丝选定

本选定依据 IEC/EN/UL61800-5-1 及 CSA C22.2 No. 274。

在美国国内设置时，请按照 National Electrical Code 及当地的规格要求使用下述半导体熔丝。在加拿大国内设置时，请按照 Canadian Electrical Code 及当地的规格要求使用下述半导体熔丝。下述半导体熔丝并非分支电路保护。需要设置分支电路保护用熔丝或断路器。

电压	变频器型号	Cat. No.	厂家名	额定 (A)
200V 等级	FR-A820-00046 (0.4K)	BS000GB69V20	Mersen	20
	FR-A820-00077 (0.75K)	BS000GB69V25	Mersen	25
	FR-A820-00105 (1.5K)	BS000GB69V32	Mersen	32
	FR-A820-00167 (2.2K)	BS000GB69V50	Mersen	50
	FR-A820-00250 (3.7K)	BS000GB69V80	Mersen	80
	FR-A820-00340 (5.5K)	BS000GB69V100	Mersen	100
	FR-A820-00490 (7.5K)	BS000GB69V125	Mersen	125
	FR-A820-00630 (11K)	PC30UD69V160TF	Mersen	160
	FR-A820-00770 (15K)	PC30UD69V200TF	Mersen	200
	FR-A820-00930 (18.5K)	PC30UD69V250TF	Mersen	250
	FR-A820-01250 (22K)	PC30UD69V250TF	Mersen	250
	FR-A820-01540 (30K)	PC30UD69V315TF	Mersen	315
	FR-A820-01870 (37K)	PC30UD69V400TF	Mersen	400
	FR-A820-02330 (45K)	PC30UD69V450TF	Mersen	450
	FR-A820-03160 (55K)	PC32UD69V500TF	Mersen	500
FR-A820-03800 (75K)	PC32UD69V550TF	Mersen	550	
FR-A820-04750 (90K)	PC33UD69V700TF	Mersen	700	
400V 等级	FR-A840-00023 (0.4K)	BS000GB69V20	Mersen	20
	FR-A840-00038 (0.75K)	BS000GB69V20	Mersen	20
	FR-A840-00052 (1.5K)	BS000GB69V25	Mersen	25
	FR-A840-00083 (2.2K)	BS000GB69V32	Mersen	32
	FR-A840-00126 (3.7K)	BS000UB69V75	Mersen	75
	FR-A840-00170 (5.5K)	BS000UB69V75	Mersen	75
	FR-A840-00250 (7.5K)	BS000GB69V100	Mersen	100
	FR-A840-00310 (11K)	BS000GB69V100	Mersen	100
	FR-A840-00380 (15K)	BS000GB69V100	Mersen	100
	FR-A840-00470 (18.5K)	BS000GB69V125	Mersen	125
	FR-A840-00620 (22K)	BS000UB69V160	Mersen	160
	FR-A840-00770 (30K)	BS000UB69V200	Mersen	200
	FR-A840-00930 (37K)	PC30UD69V200TF	Mersen	200
	FR-A840-01160 (45K)	PC30UD69V250TF	Mersen	250
	FR-A840-01800 (55K)	PC30UD69V315TF	Mersen	315
	FR-A840-02160 (75K)	PC30UD69V315TF	Mersen	315
	FR-A840-02600 (90K)	PC30UD69V350TF	Mersen	350
	FR-A840-03250 (110K)	PC31UD69V450TF	Mersen	450
	FR-A840-03610 (132K)	PC31UD69V550TF	Mersen	550
	FR-A840-04320 (160K)	PC31UD69V630TF	Mersen	630
FR-A840-04810 (185K)	PC33UD69V800TF	Mersen	800	
FR-A840-05470 (220K)	PC33UD69V900TF	Mersen	900	
FR-A840-06100 (250K)	PC33UD69V1000TF	Mersen	1000	
FR-A840-06830 (280K)	PC33UD69V1100TF	Mersen	1100	

◆ 电容器的放电时间

注意 - 触电的危险 -

接线或检查时，应在确认了 LED 的指示灯已熄灭，并断开电源经过 10 分钟以上且用万用表等检测电压以后再进行操作。在切断电源后的一段时间内，电容器仍为高压充电状态，非常危险。

◆ 对电源、电机的接线

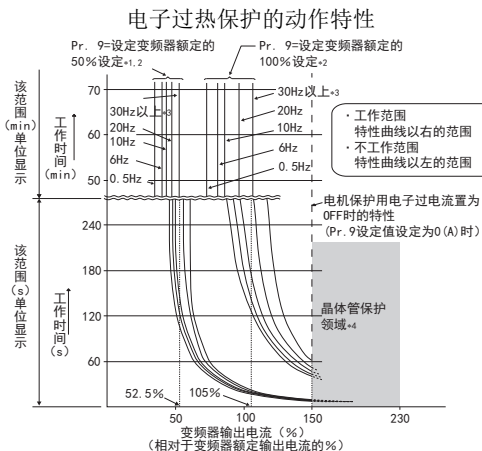
- 电线的允许电流请参照 National Electrical Code (Article 310)。应按照 National Electrical Code (Article 430) 选定允许电流值为额定电流值的 125% 的电线。对变频器的输入 (R/L1、S/L2、T/L3)、输出 (U、V、W) 端子接线时，应使用 UL 认证的铜绞线 (额定 75 °C)、圆形压接端子。应使用端子厂商推荐的压接工具对压接端子进行压接。

◆ 额定短路电流

- 200V 等级：本变频器可以适用在 100kA rms 以下的正弦波电流、最大供给电源为 240V 的环境中使用。
- 400V 等级：本变频器可以适用在 100kA rms 以下的正弦波电流、最大供给电源为 500V 的环境中使用。

◆ 电机过载保护

为进行电机过载保护使用电子过热保护功能时，请在 **Pr. 9 电子过热保护** 中设定电机额定电流。



检测电机的过载 (过热)，中止变频器输出晶体管的动作并停止输出。(動作特性如左图所示)

- 使用三菱电机恒转矩电机时

- (1) 请将 **Pr. 71** 设定为 “1、13 ~ 16、50、53、54”。(低速区域时呈 100% 连续转矩特性)
- (2) 在 **Pr. 9** 中设定电机额定电流。

- *1 在 **Pr. 9** 中设定了变频器额定电流 50% 的值 (电流值) 时。
- *2 % 值表示对应于变频器额定输出电流的 %。不是对应于电机额定电流的 %。
- *3 设定了三菱电机恒转矩电机专用的电子过热保护时，在 6Hz 以上的运行中将以该特性曲线运行。
- *4 晶体管保护动作随冷却散热片的温度而动作。根据运行状况，可能会在未达到 150% 时动作。

NOTE

- 电子过热保护的内部热累计值是通过变频器电源复位以及输入复位信号复位为初始值。请避免不必要的复位及电源切断。
- 1 台变频器连接多台电机或多极电机、特殊电机进行运行时，请在变频器和电机间设置外部热继电器 (OCR)。外部热继电器的设定为参考线间漏电流 (参照使用手册 (详细篇)) 的电机铭板额定电流值。
- 低速运行时，由于电机的冷却能力下降，请使用有内置热保护器或热敏电阻的电机。
- 当变频器和电机容量相差过大和设定值过小时，电子过热保护的保護特性将恶化。在此情况下，请使用外部热继电器。
- 特殊电机不能用电子过热保护。请使用外部热继电器。
- 使用矢量控制专用电机 (SF-V5RUH) 时，因为内置了过电流保护器，所以将 **Pr. 9** = “0”。
- 电子过热保护不进行直接测定电机温度的过热检测。

◆ 关于可以使用的电源

在标高超过 2000m ~ 2500m 以下的范围内使用时，仅可以使用中性点接地的电源。

MEMO

FR-A800 系列 /FR-A800Plus 系列

使用手册 追加说明书

1 支持 SF-PR 电机 0.4kW

支持 SF-PR 电机的 0.4kW。以先进磁通矢量控制、实时无传感器矢量控制、矢量控制运行时，无需离线自动调谐。（接线长度超过 30m 时，应进行离线自动调谐。）

◆ Pr. 0 转矩提升、Pr. 12 直流制动动作电压的自动变更

- 以初始值使用 Pr. 0、Pr. 12 时，Pr. 71 变更后，Pr. 0、Pr. 12 的设定值会自动变更为下表的值。

变频器		Pr. 0 自动变更值 (%)								Pr. 12 自动变更值 (%)		
FR-A820-[]	FR-A840-[]	标准电机 *1		恒转矩电机 *2		SF-PR *3				标准电机 *1	恒转矩电机 *2	SF-PR *3
		SLD/LD	ND/HD	SLD/LD	ND/HD	Pr. 81 ≠ 2、4、6	Pr. 81 = 2	Pr. 81 = 4	Pr. 81 = 6			
00046 (0.4K)	00023 (0.4K)	6		6		5	8	6.5	7.5	4	4	5
00077 (0.75K)	00038 (0.75K)	6		6		4	7.4	6	6.4	4	4	4
00105 (1.5K)	00052 (1.5K)	4		4		3	5.8	5	3.7	4	4	2.5
00167 (2.2K)	00083 (2.2K)	4		4		2.5	6	4.5	3.3	4	4	2.5
00250 (3.7K)	00126 (3.7K)	4		4		2.5	6.4	4.5	4.2	4	4	2.5
00340 (5.5K)	00170 (5.5K)	3		2		2	4.5	3.7	3.3	4	2	2
00490 (7.5K)	00250 (7.5K)	3		2		2	4.4	4.5	3.8	4	2	2
00630 (11K)	00310 (11K)	2		2		1.5	3.5	3.3	3.5	2	2	1.5
00770 (15K)	00380 (15K)	2		2		1.5	4.5	3	3.5	2	2	1.5
00930 (18.5K)	00470 (18.5K)	2		2		1.5	4	3.2	3	2	2	1.5
01250 (22K)	00620 (22K)	2		2		1.5	2.5	3.4	3	2	2	1
01540 (30K)	00770 (30K)	2		2		1	3	2	2.5	2	2	1
01870 (37K)	00930 (37K)	2		2		1	2	2.5	2.6	2	2	1
02330 (45K)	01160 (45K)	1.5	2	1.5	2	1	2	2	2.4	2	2	1
03160 (55K)	01800 (55K)	1.5	2	1.5	2	0.7	2	2	0.7	2	2	1
03800 (75K) 以上	02160 (75K) 以上	1		1		1	1	1	1	1	1	1

*1 变更为了 Pr. 71 = “0、2~6、20、23、24、40、43、44”（标准电机）时

*2 变更为了 Pr. 71 = “1、13~16、50、53、54”（恒转矩电机）时

*3 变更为了 Pr. 71 = “70、73、74”（SF-PR）时

NOTE

- 如果 Pr. 0、Pr. 12 已经从初始值变更为了其他值，则不进行自动变更。
- 选择了 SF-PR 电机时（Pr. 71 = “70、73、74”），根据 SF-PR 的电机极数设定了 Pr. 81 电机极数后，可能负载越小，输出电流越大。
- 使用 SF-PR 时，与使用 SF-JR 及 SF-HR 相比，输出电流有增大的倾向。即使根据负载的状况自动变更了转矩提升值，输出电流也有增大的可能性。在设置电子过热保护（E.THT、E.THM）及失速防止（OL、E.OLT）等保护功能时，应根据负载调整 Pr. 0 转矩提升。

2 支持 PM 电机 EM-A 系列

支持 PM 电机 EM-A 系列（200V 等级 0.75 ~ 7.5kW）。

电机型号 EM-AMF[]		0.75kW	1.5kW	2.2kW	3.7kW	5.5kW	7.5kW
适用变频器型号 FR-A820-[]K	SLD	0.4	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5
	LD	0.4	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5
	ND	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5
	HD	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5	11

2.1 PM 无传感器矢量控制的选择

◆ PM 无传感器矢量控制参数初始化（Pr. 998）

- 通过 PM 参数初始设定，可以轻松地对运行 EM-A 时所需的参数进行设定。
- PM 参数初始设定有两种方法，分别通过 Pr. 998 PM 参数初始设定以及 IPM 初始设定模式（“IPM”）进行设定。

Pr.	名称	初始值	设定范围	内容	
998 E430	PM 参数初始设定	0	0	感应电机用参数设定（频率）	设定为感应电机运行用的参数初始值
			3003	IPM 电机 MM-CF 用参数设定（转数）	设定为 MM-CF 电机运行用的参数初始值
			3103	IPM 电机 MM-CF 用参数设定（频率）	
			3044	PM 电机 EM-A 用参数设定（转数）	
			3144	PM 电机 EM-A 用参数（频率）	
			8009	EM-A/MM-CF 以外的 IPM 电机用参数设定（转数）（调谐后）	设定为 IPM 电机运行用的参数初始值（需要预先设定 Pr. 71 适用电机和进行离线自动调谐。）
			8109	EM-A/MM-CF 以外的 IPM 电机用参数设定（频率）（调谐后）	
			9009	SPM 电机用参数设定（转数）（调谐后）	设定为 SPM 电机运行用的参数初始值（需要预先设定 Pr. 71 适用电机和进行离线自动调谐。）
			9109	SPM 电机用参数设定（频率）（调谐后）	

- 与变频器搭配使用的电机，其等级比变频器容量低 1 个等级时，应设定为 Pr. 80 电机容量之后再行 PM 参数初始设定。
- 如果设定为 Pr. 998 = “3003、3044、8009、9009”，则监视显示和频率设定为电机转数的显示和设定。以频率进行显示和设定时，应设定 Pr. 998 = “3103、3144、8109、9109”。
- 从 PM 无传感器矢量控制用的参数设定变更为感应电机控制用的参数设定时，设定为 Pr. 998 = “0”。
- 运行 EM-A 或 MM-CF 以外的 IPM 电机及 SPM 电机时，设定 Pr. 998 = “8009、8109、9009、9109”。

NOTE

- 在设定其他参数前，应先进行 Pr. 998 的设定。如果在设定其他参数后变更 Pr. 998 的设定值，则部分参数的设定值将被初始化。（初始化的参数请参照“PM 初始化参数一览表”。）
- 如果执行参数清除、参数全部清除，则将恢复为感应电机控制用的参数设定。
- 将 Pr. 998 PM 参数初始设定的设定值从“3003、3044、8009、9009（转数显示）”变更为了“3103、3144、8109、9109（频率显示）”时，初始化对象参数的设定值将被设定为初始值。由于不是切换转数显示和频率显示的参数，所以应在切换转数、频率显示时设定 Pr. 144 旋转速度设定切换。不进行设定值的初始化，也可以切换转数和频率显示。
例 Pr. 144 = “6” 时将设定值变更为“106”，Pr. 144 = “106” 时将设定值变更为“6”，以此来切换转数和频率显示。
- EM-A 容量范围外的变频器，无法设定“3044、3144”。此外，MM-CF 容量范围外的变频器，无法设定“3003、3103”。
- 进行 PM 参数初始设定（Pr. 998）时，将变更第 1 电机用的参数设定。将 PM 电机用于第 2 电机时，需要个别设定第 2 电机用的参数。

◆ PM 初始化参数一览表 (EM-A)

- 如果通过 IPM 初始设定模式和 Pr. 998 PM 参数初始设定对 PM 无传感器矢量控制进行设定, 则下表的参数设定值切换为 PM 无传感器矢量控制用的设定值。使用的 PM 电机的规格 (容量) 不同时切换的设定值也不同。
- 如果进行参数清除和全部清除, 则设定值将复位为感应电机控制用设定值。

Pr.	名称	感应电机		PM 电机 (转数设定)	PM 电机 (频率设定)	设定单位	
		Pr. 998 = 0 (初始值)		Pr. 998 = 3044 (EM-A)	Pr. 998 = 3144 (EM-A)	Pr. 998 = 3044	Pr. 998 = 0, 3144
		FM	CA				
1	上限频率	120Hz		电机最大转数*2	电机最大频率*2	1 r/min	0.01Hz
4	3速设定 (高速)	60Hz	50Hz	电机额定转数*2	电机额定频率*2	1 r/min	0.01Hz
9	电子过热保护	变频器额定电流		电机额定电流*2		0.01A	
10	直流制动动作频率	3Hz		电机额定转数 × 3%*2	电机额定频率 × 3%*2	1 r/min	0.01Hz
13	启动频率	0.5Hz		电机额定转数 × 0.5%*2	电机额定频率 × 0.5%*2	1 r/min	0.01Hz
15	JOG 频率	5Hz		电机额定转数 × 10%*2	电机额定频率 × 10%*2	1 r/min	0.01Hz
18	高速上限频率	120Hz		电机最大转数*2	电机最大频率*2	1 r/min	0.01Hz
20	加减速基准频率	60Hz	50Hz	电机额定转数*2	电机额定频率*2	1 r/min	0.01Hz
22	失速防止动作水平	150%		200%		0.1%	
37	转速显示	0		0		1	
55	频率监视基准	60Hz	50Hz	电机额定转数*2	电机额定频率*2	1 r/min	0.01Hz
56	电流监视基准	变频器额定电流		电机额定电流*2		0.01A	
71	适用电机	0		1140		1	
80	电机容量	9999		电机容量 (EM-A) *1		0.01kW	
81	电机极数	9999		电机极数 (EM-A) *1		1	
84	电机额定频率	9999		电机额定转数*2	电机额定频率*2	1 r/min	0.01Hz
116	第3输出频率检测	60Hz	50Hz	电机额定转数*2	电机额定频率*2	1 r/min	0.01Hz
125 (903)	端子2频率设定增益频率	60Hz	50Hz	电机额定转数*2	电机额定频率*2	1 r/min	0.01Hz
126 (905)	端子4频率设定增益频率	60Hz	50Hz	电机额定转数*2	电机额定频率*2	1 r/min	0.01Hz
144	旋转速度设定切换	4		电机极数 (EM-A) + 100*2	电机极数 (EM-A) *2	1	
240	Soft-PWM 动作选择	1		0		1	
263	减速处理开始频率	60Hz	50Hz	电机额定转数*2	电机额定频率*2	1 r/min	0.01Hz
266	停电时减速时间切换频率	60Hz	50Hz	电机额定转数*2	电机额定频率*2	1 r/min	0.01Hz
374	过速度检测水平	9999		电机最大转数 × 115%*2	电机最大频率 × 115%*2	1 r/min	0.01Hz
386	输入脉冲最大时频率	60Hz	50Hz	电机额定转数*2	电机额定频率*2	1 r/min	0.01Hz
422	位置控制增益	25sec ⁻¹		20sec ⁻¹		1sec ⁻¹	
505	速度设定基准	60Hz	50Hz	电机额定频率*2		0.01Hz	
557	电流平均值监视信号基准输出电流	变频器额定电流		电机额定电流*2		0.01A	
665	再生回避频率增益	100%		80%		0.1%	
820	速度控制 P 增益 1	60%		30%		1%	
821	速度控制积分时间 1	0.333s		0.333s		0.001s	
824	转矩控制 P 增益 1 (电流环路比例增益)	100%		150%		1%	
825	转矩控制积分时间 1 (电流环路积分时间)	5ms		6.7ms		0.1ms	
870	速度检测迟滞	0Hz		电机额定转数 × 0.5%*2	电机额定频率 × 0.5%*2	1 r/min	0.01Hz
885	再生回避补偿频率限制值	6Hz		电机额定转数 × 6%*2	电机额定频率 × 6%*2	1 r/min	0.01Hz
893	节能监视器基准 (电机容量)	变频器额定容量		电机容量 (Pr. 80)		0.01kW	
C14 (918)	端子1增益频率 (速度)	60Hz	50Hz	电机额定转数*2	电机额定频率*2	1 r/min	0.01Hz
1121	速度控制每单位值设定基准频率	120Hz		电机最大转数*2	电机最大频率*2	1 r/min	0.01Hz

*1 如果设定了“9999”以外的值, 则使用已设定的值。

*2 电机额定转数 (频率)、电机最大转数 (频率)、电机极数、电机额定电流如下所示。

项目	0.75kW	1.5kW 以上
电机额定转数 (频率)	3000r/min (100Hz)	3000r/min (150Hz)
电机最大转数 (频率)	4000r/min (133.33Hz)	4000r/min (200Hz)
电机极数	4	6
电机额定电流	0.75kW: 3.3A、1.5kW: 6.1A、2.2kW: 9.3A、3.7kW: 16.5A、5.5kW: 22.0A、7.5kW: 31.0A	

NOTE

- 通过转数设定 (Pr. 998 = “3044”) 进行了 IPM 参数初始化时, 上表以外的与频率相关的参数和监视也会变为基于转数的设定和显示。

◆ PM 初始化参数一览表（EM-A 以外）

- 在 IPM 初始设定模式和 Pr. 998 PM 参数初始设定中选择了 EM-A 以外的情况下，Pr. 10、Pr. 422、Pr. 665 切换为下表的设定值。关于在 Pr. 10、Pr. 422、Pr. 665 以外的情况下切换设定值的参数，请参照使用手册（详细篇）。

Pr.	名称	感应电机		PM 电机（转数设定）	PM 电机（频率设定）	设定单位	
		Pr. 998 = 0 （初始值）		Pr. 998 = 3003 (MM-CF) Pr. 998 = 8009、9009 （EM-A/MM-CF 以外）	Pr. 998 = 3103 (MM-CF) Pr. 998 = 8109、9109 （EM-A/MM-CF 以外）	Pr. 998 = 3003、 8009、9009	Pr. 998 = 0、3103、 8109、9109
		FM	CA				
10	直流制动动作频率	3Hz		3Hz*1	3Hz	1 r/min	0.01Hz
422	位置控制增益	25sec ⁻¹		25sec ⁻¹		1sec ⁻¹	
665	再生回避频率增益	100%		100%		0.1%	

*1 设定为将频率换算成旋转数的值。（根据电机级数的不同而异。）

2.2 PM 电机用离线自动调谐（电机常数调谐）

通过 PM 电机用离线自动调谐可以最大限度地发挥 PM 电机的性能进行运行。

- 通过自动测量 PM 无传感器矢量控制进行运行时所需的电机常数（离线自动调谐），即使各台电机常数存在偏差，或接线长度较长，离线自动调谐也能以最佳的运行特性来运行电机。

◆ 执行离线自动调谐之前

执行离线自动调谐之前，应进行以下确认。

- 已选择 PM 无传感器矢量控制。
- 已连接好电机。（调谐中，电机不会因受外力而转动）
- PM 无传感器矢量控制时的最高频率为 400Hz。
- 即使在电机不转动的状态下进行离线自动调谐（Pr. 96 自动调谐设定 / 状态 = “11”），电机也会轻微转动。（不会影响调谐性能。）

应通过机械制动器加以可靠的固定，或确认即使电机转动也不存在安全方面的问题后再进行调谐（特别是用于升降机时，尤其需要加以注意）。

- 通过 PM 无传感器矢量控制来进行位置控制时，无法进行调谐。

◆ 设定

- 进行调谐时，应对所使用的电机设定如下参数。

第 1 电机 Pr.	第 2 电机 Pr.	名称	使用 EM-A 时的 设定值
80	453	电机容量	通过 IPM 参数初始设定对第 1 电机进行设定
81	454	电机极数	
9	51	电子过热保护	
84	457	电机额定频率	
71	450	适用电机	
83	456	电机额定电压	初始值（200V）
96	463	自动调谐设定 / 状态	11

NOTE

- PM 无传感器矢量控制时，即使设定 Pr. 96 = “101” 也无法执行调谐。此外，在适用电机中设定了 EM-A 时，即使设定 Pr. 96 = “1、101” 也无法执行调谐。



- 仍将下述参数设定为“9999（初始值）”。

第 1 电机 Pr.	第 2 电机 Pr.	名称	使用 EM-A 时的 设定值
702	743	电机最高频率	9999（初始值）
707	744	电机惯量（整数部位）	9999（初始值）
724	745	电机惯量（指数部位）	
725	746	电机保护电流水平	9999（初始值）

◆ 执行调谐

Point

- 执行调谐前，应通过操作面板、参数模块的监视显示确认处于可以执行调谐的状态。在不能执行调谐的状态下将启动指令设为 ON，电机将会启动。

- PU 运行时，应按下操作面板的  / 。

外部运行时，应将启动指令（STF 信号或 STR 信号）设为 ON。开始调谐。

关于执行调谐步骤的详细内容，请参照使用手册（详细篇）的“5.13.4 PM 电机用离线自动调谐（电机常数调谐）”。

◆ 在调谐后会被设定调谐结果的参数

第 1 电机 Pr.	第 2 电机 Pr.	名称	内容
90	458	电机常数 (R1)	相当于 1 相的电阻值
717	741	启动时电阻调谐补偿系数	
96	463	自动调谐设定 / 状态	

◆ 调谐的调整（Pr. 1002）

- 容易发生磁饱和（Lq 衰减率大）的电机在进行 Lq 调谐的过程中，有时过电流保护功能会起动。这种情况下，通过 Pr. 1002 Lq 调谐电流目标值调整系数对调谐过程中流过的电流目标值进行调整。

◆ 变更电机常数

- 预先知道电机常数的情况下可以直接设定电机常数，也可以沿用通过离线自动调谐测量的数据来设定电机常数。
- 可以根据 Pr. 71 (Pr. 450) 的设定，变更电机常数参数的设定范围、单位。设定值将作为各电机常数参数被保存至 EEPROM。

◆ 变更电机常数（以 [Ω]、[mH]、[A] 输入电机常数时）

- 如下所示设定 Pr. 71。

使用的电机		Pr. 71 的设定值
PM 电机	EM-A	1140

- 在电机常数参数中设定任意的数值。

第 1 电机 Pr.	第 2 电机 Pr.	名称	设定范围	设定单位	初始值
90	458	电机常数 (R1)	0 ~ 50 Ω、9999	0.001 Ω	9999
92	460	电机常数 (L1)/d 轴电感 (Ld)	0 ~ 500mH、9999	0.01mH	
93	461	电机常数 (L2)/q 轴电感 (Lq)	0 ~ 500mH、9999	0.01mH	
706	738	电机感应电压常数 (φf)	0 ~ 5000mV/(rad/s)、9999	0.1mV/(rad/s)	
859	860	转矩电流 / PM 电机额定电流	0 ~ 500A、9999	0.01A	
1412	1413	电机感应电压常数 (φf) 指数部位	0 ~ 2、9999	1	

NOTE

- 如果设定为“9999”，则会使调谐数据无效。选择 EM-A 时，会使用 EM-A 常数。
- 变更 PM 电机的电机常数时，如果电机感应电压常数 φf 超过 Pr. 706 电机感应电压常数 (φf) 或 Pr. 738 第 2 电机感应电压常数 (φf) 的设定范围“0 ~ 5000mV/(rad/s)”，则应设定 Pr. 1412 电机感应电压常数 (φf) 指数部位或 Pr. 1413 第 2 电机感应电压常数 (φf) 指数部位。设定指数部分 n 使感应电压常数 φf 形如 Pr. 706 (Pr. 738) × 10ⁿ [mV/(rad/s)]。
- Pr. 1412 (Pr. 1413) = “9999” 时，Pr. 706 (Pr. 738) 的设定值即为电机感应电压常数。（不设定指数）

2.3 控制方式和控制模式的选择

- 选择 V/F 控制、先进磁通矢量控制（速度控制）、实时无传感器矢量控制（速度控制、转矩控制）、矢量控制（速度控制、转矩控制、位置控制）、PM 无传感器矢量控制（速度控制、位置控制）的变频器控制方式。

Pr. 80 (Pr. 453))、Pr. 81 (Pr. 454)	Pr. 71 (Pr. 450)	Pr. 800 设定 值 *1	Pr. 451 设 定值 *1	控制方式	控制模式	备注
9999 以外	感应电机	关于设定的详细内容，请参照使用手册（详细篇）。				
	EM-A、MM-CF*2	9、109	—	PM 无传感器矢量控制试运行		
		13、113			位置控制 *4	—
		14、114			速度控制 - 位置控制 切换 *4	MC 信号: ON 位置控制 MC 信号: OFF 速度控制
		20 (初始 值)、110	20、110	速度控制		—
	PM 电机 (EM-A、 MM-CF 以外)	0、100*5			速度控制	—
		3、103			位置控制	—
		4、104*6			速度控制 - 位置控制 切换	MC 信号: ON 位置控制 MC 信号: OFF 速度控制
		9、109	—	PM 无传感器矢量控制试运行		
	PM 电机	20 (初始 值)、110*8	20、110*8	PM 无传感器矢量控制		速度控制
—		—	9999 (初 始值)	第 2 电机依据 Pr. 800 的设定值 (Pr. 800 = “9、109” 时为 PM 无传感器矢量控制 (速度控制))		
9999*3	—	—	V/F 控制			

*1 选择高响应模式的情况下设定 100 以后的设定值。

*2 设定 EM-A 或 MM-CF 时，即使设定 Pr. 800(Pr. 451) = “9、13、14、109、113、114、9999” 以外的值，也与 Pr. 800(Pr. 451) = “20、110” 同样动作 (PM 无传感器矢量控制的速度控制)。

*3 Pr. 80 或 Pr. 81 = “9999” 时，与 Pr. 800 的设定值无关，均为 V/F 控制。但是，在 Pr. 71 中设定 EM-A 或 MM-CF 时，即使 Pr. 80 ≠ “9999”、Pr. 81 = “9999”，也可以进行 PM 无传感器矢量控制。(如果是其他的 PM 电机，则务必根据不同的电机来设定 Pr. 80、Pr. 81，否则无法正常运行。)

*4 Pr. 788 (Pr. 747) = “0” (低速转矩模式无效) 时，为速度控制。

*5 即使设定 “1、2、6、101、102、106”，也会与 “0、100” 同样动作。

*6 即使设定 “5、105”，也会与 “4、104” 同样动作。

*7 未安装基于 PM 电机的矢量控制对应选件的情况下为 PM 无传感器矢量控制的速度控制。

*8 即使设定 “10 ~ 14、111 ~ 114”，也会与 “20、110” 同样动作。

2.4 低速区域转矩特性选择

◆ 低速区域高转矩模式有效时 (Pr. 788 低速区域转矩特性选择 = “9999” 初始值)

- 通过高频叠加控制方式可以确保低速区域的转矩。
- 所使用的电机为 EM-A 或 MM-CF 时，低速区域高转矩模式有效。

◆ 低速区域高转矩模式无效时 (Pr. 788 低速区域转矩特性选择 = “0”)

- 与高频叠加控制相比，由于采用同步电流控制方式，可以有效的降低电机噪音。
- 因低速区域的转矩较低，应在启动时负载较小的情况下使用。

NOTE

- 同步电流控制时，无法通过 PM 无传感器矢量控制来进行位置控制。此外，同步电流控制时，零速和伺服锁定无效。

2.5 适用电机

通过设定要使用的电机，选定适合电机的热特性。

使用恒转矩电机或 PM 电机时，设定适合电机的电子过热保护特性。

此外，选择了先进磁通矢量控制或实时无传感器矢量控制、矢量控制、PM 无传感器矢量控制时，控制电机所需的电机常数也会同时被自动选定（SF-PR、SF-JR、SF-HR、SF-JRCA、SF-HRCA、SF-V5RU（1500r/min 系列）、EM-A、MM-CF 等）。

Pr.	名称	初始值	设定范围	内容
71 C100	适用电机	0	0 ~ 6、13 ~ 16、20、23、24、30、33、34、40、43、44、50、53、54、70、73、74、330、333、334、1140、8090、8093、8094、9090、9093、9094	通过选择要使用的电机，设定各自的电机热特性、电机常数。
450 C200	第 2 适用电机	9999	0、1、3 ~ 6、13 ~ 16、20、23、24、30、33、34、40、43、44、50、53、54、70、73、74、330、333、334、1140、8090、8093、8094、9090、9093、9094	使用第 2 电机时进行设定。（与 Pr. 71 规格相同）
			9999	功能无效

◆ 设定使用的电机

- 请参照下表根据使用的电机进行设定。

Pr. 71	Pr. 450	使用的电机	电机常数设定范围（单位）	电子过热保护的動作特性		
				标准	恒转矩	PM
0*1	0	标准电机（SF-JR 等）	Pr. 82 (Pr. 455)、Pr. 859 (Pr. 860) • 0 ~ 500A、9999 (0.01A)*3 • 0 ~ 3600A、9999 (0.1A)*4 Pr. 90 (Pr. 458)、Pr. 91 (Pr. 459) • 0 ~ 50 Ω、9999 (0.001 Ω)*3 • 0 ~ 400mΩ、9999 (0.01mΩ)*4 Pr. 92 (Pr. 460)、Pr. 93 (Pr. 461) (感应电机) • 0 ~ 6000mH、9999 (0.1mH)*3 • 0 ~ 400mH、9999 (0.01mH)*4 Pr. 92 (Pr. 460)、Pr. 93 (Pr. 461) (PM 电机) • 0 ~ 500mH、9999 (0.01mH)*3 • 0 ~ 50mH、9999 (0.001mH)*4 Pr. 94 (Pr. 462) • 0 ~ 100%、9999 (0.1%)*3 • 0 ~ 100%、9999 (0.01%)*4 Pr. 706 (Pr. 738) • 0 ~ 5000mV/(rad/s)、9999 (0.1mV/(rad/s))	○		
1		恒转矩电机（SF-JRCA 等） SF-V5RU（非 1500r/min 系列）			○	
2	—	标准电机（SF-JR 等） V/F5 点可调整			○	
20		三菱电机标准电机（SF-JR 4P 1.5kW 以下）			○	
30		矢量控制专用电机 SF-V5RU（1500r/min 系列） SF-THY			○	
40		三菱电机高效率电机 SF-HR			○	
50		三菱电机恒转矩电机 SF-HRCA			○	
70		三菱电机高性能节能电机 SF-PR			○	
330*2		IPM 电机 MM-CF				○ (MM-CF)
1140*2		PM 电机 EM-A				○ (EM-A)
8090		IPM 电机（EM-A/MM-CF 以外）			○	
9090		SPM 电机			○	
3 (4)*5		标准电机（SF-JR 等）			○	
13 (14)*5		恒转矩电机（SF-JRCA 等） SF-V5RU（非 1500r/min 系列）			○	
23 (24)*5		三菱电机标准电机（SF-JR 4P 1.5kW 以下）		○		
33 (34)*5		矢量控制专用电机 SF-V5RU（1500r/min 系列） SF-THY	Pr. 82 (Pr. 455)、Pr. 859 (Pr. 860)、 Pr. 90 (Pr. 458)、Pr. 91 (Pr. 459)、 Pr. 92 (Pr. 460)、Pr. 93 (Pr. 461)、 Pr. 94 (Pr. 462)、Pr. 706 (Pr. 738) • 内部数据值 0 ~ 65534、9999 (1) 可通过 Pr. 684 变更显示单位	○		
43 (44)*5		三菱电机高效率电机 SF-HR		○		
53 (54)*5		三菱电机恒转矩电机 SF-HRCA		○		
73 (74)*5		三菱电机高性能节能电机 SF-PR		○		
333 (334)*2*5		IPM 电机 MM-CF			○ (MM-CF)	
8093 (8094)*5		IPM 电机（EM-A/MM-CF 以外）		○		
9093 (9094)*5		SPM 电机		○		

Pr. 71	Pr. 450	使用的电机	电机常数设定范围 (单位)		电子过热保护的動作特性		
					标准	恒转矩	PM
5	标准电机	星形接线	Pr. 82 (Pr. 455)、Pr. 859 (Pr. 860) • 0 ~ 500A、9999 (0.01A) ^{*3} • 0 ~ 3600A、9999 (0.1A) ^{*4}	○			
15	恒转矩电机			Pr. 90 (Pr. 458)、Pr. 91 (Pr. 459) • 0 ~ 50 Ω、9999 (0.001 Ω) ^{*3} • 0 ~ 400mΩ、9999 (0.01mΩ) ^{*4}		○	
6	标准电机	三角形接线	Pr. 92 (Pr. 460)、Pr. 93 (Pr. 461) • 0 ~ 50 Ω、9999 (0.001 Ω) ^{*3} • 0 ~ 3600mΩ、9999 (0.1mΩ) ^{*4}	○			
16	恒转矩电机			Pr. 94 (Pr. 462) • 0 ~ 500 Ω、9999 (0.01 Ω) ^{*3} • 0 ~ 100 Ω、9999 (0.01 Ω) ^{*4}		○	
—	9999 ^{*1}	无第 2 适用电机					

*1 初始值

*2 仅可以设定所支持电机的变频器容量。

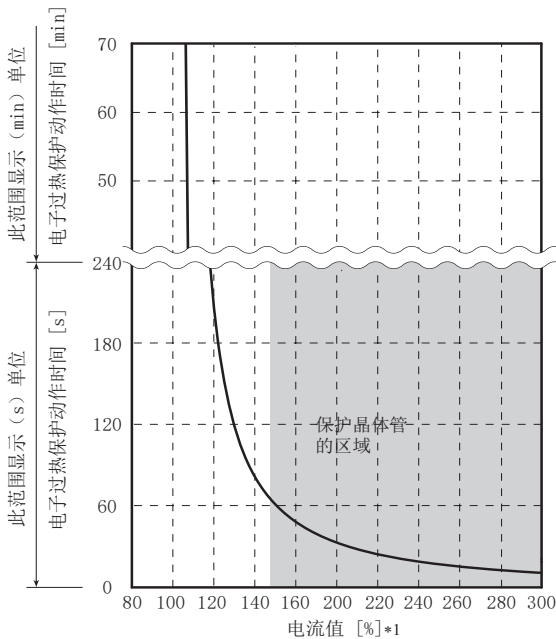
*3 FR-A820-55K (03160) 以下、FR-A840-55K (01800) 以下的值。

*4 FR-A820-75K (03800) 以上、FR-A840-75K (02160) 以上的值。

*5 无论设定为何值均会进行同样的动作。

2.6 电子过热保护 (Pr. 9)

- 检测电机的过载 (过热)，中止变频器的输出晶体管的动作并停止输出。
- 将电机的额定电流值 (A) 设定为 **Pr. 9 电子过热保护**。如果进行 IPM 参数初始化设定则会自动设定 IPM 电机的额定电流值。
- 因电机使用了外部热敏继电器等而无法使电子过热保护功能启动时，将 **Pr. 9** 设定为“0”。(但变频器的输出晶体管的保护功能 (E.THT) 会启动。)
- 使用 EM-A 时的电子过热保护动作特性



保护功能动作区域：特性曲线右侧区域

正常运行区域：特性曲线左侧区域

*1 百分比 (%) 值表示对应电机额定电流的百分比。

NOTE

- 电子过热保护的内部热累计值会通过变频器电源复位以及输入复位信号复位为初始值。应避免不必要的复位及电源切断。
- 如果增大 **Pr. 72 PWM 频率选择** 设定值，则晶体管过热保护开始起动的的时间将会变短。

2.7 制动顺控功能

使用 EM-A 时可以使用制动顺控功能。

关于制动顺控功能，请参照使用手册（详细篇）的“5.14.3 制动顺控功能”。

2.8 瞬时停电再启动功能

使用 EM-A 时可以使用瞬时停电再启动功能。

使用 EM-A 时的可进行频率搜索的速度范围为 450r/min 以上。

关于瞬时停电再启动功能，请参照使用手册（详细篇）的“5.14.15 使用 PM 电机时的瞬时停电再启动 / 高速起步”。

 **三菱电机自动化(中国)有限公司**

地址：上海市虹桥路1386号三菱电机自动化中心

邮编：200336

电话：021-23223030 传真：021-23223000

网址：<http://cn.MitsubishiElectric.com/fa/zh/>

技术支持热线 **400-821-3030**



扫描二维码,关注官方微博



扫描二维码,关注官方微信

内容如有更改 恕不另行通知

mitsubishi electric corporation
HEAD OFFICE: TOKYO BUILDING 2-7-3, MARUNOUCHI, CHIYODA-KU, TOKYO 100-8310, JAPAN

お断りなしに仕様を変更することがありますのでご了承ください

Specifications subject to change without notice.