

給湯装置アームインバーター設定リスト

LADLER ARM

INVERTER SETTING LIST

FRN3.7G1S-2(Ladler Arm Inverter) Setting List
FRN3.7G1S-2(給湯アーム用インバーター) 設定表

※変更した場合に記載下さい。

FNo	Function Name 設定項目	Default 初期値	Setting 設定値	Final 最終値
F00	Data Protection データ保護	0	0	
F01	Frequency Command 1 周波数設定 1	0	0	
* F02	Operation Method 運転・操作	2	1	
* F03	Maximum Frequency 1 最高出力周波数 1	60	85	
* F04	Base Frequency 1 ベース (基底) 周波数 1	50	60	
F05	Rated Voltage at Base Frequency 1 ベース (基底) 周波数電圧 1	200	200	
F06	Maximum Output Voltage 1 最高出力電圧 1	200	200	
* F07	Acceleration Time 1 加速時間 1	6	3.5	
* F08	Deceleration Time 1 減速時間 1	6	1	
* F09	Torque Boost 1 トルクブースト 1	5.5	0	
F10	Electronic Thermal Overload Protection for Motor 1 (Select motor characteristics) 電子サーマル 1 (モータ保護用) (特性選択)	1	1	
* F11	Electronic Thermal Overload Protection for Motor 1 (Overload detection level) 電子サーマル 1 (モータ保護用) (動作レベル)	15	9.2	
F12	Electronic Thermal Overload Protection for Motor 1 (Thermal time constant) 電子サーマル 1 (モータ保護用) (熱時定数)	5	5	
F14	Restart Mode after Momentary Power Failure (Mode selection) 瞬時停電再始動 (動作選択)	1	1	
F15	Frequency Limiter (High) 周波数リミッタ (上限)	70	70	
F16	Frequency Limiter (Low) 周波数リミッタ (下限)	0	0	
F18	Bias (Frequency command 1) バイアス (周波数設定 1用)	0	0	
* F20	DC Braking 1 (Braking starting frequency) 直流制動 1 (開始周波数)	0	1	
* F21	DC Braking 1 (Braking level) 直流制動 1 (動作レベル)	0	20	
* F22	DC Braking 1 (Braking time) 直流制動 1 (時間)	0	0.5	
* F23	Starting Frequency 1 始動周波数 1	0.5	1.5	
F24	Starting Frequency 1 (Holding time) 始動周波数 1 (継続時間)	0	0	
* F25	Stop Frequency 停止周波数	0.2	1	
F26	Motor Sound (Carrier frequency) モータ運転音 (キャリア周波数)	2	2	
F27	Motor Sound (Tone) モータ運転音 (音色)	0	0	
F29	Analog Output [FMA] (Mode selection) 端子FMA (動作選択)	0	0	
F30	Analog Output [FMA] (Voltage adjustment) 端子FMA (出力ゲイン)	100	100	
F31	Analog Output [FMA] (Function) 端子FMA (機能選択)	0	0	
F33	Pulse Output [FMP] (Pulse rate) 端子FMP (パルスレート)	1440	1440	
F34	Pulse Output [FMP] (Gain to output voltage) 端子FMP (出力ゲイン)	0	0	
F35	Pulse Output [FMP] (Function) 端子FMP (機能選択)	0	0	
* F37	Load Selection/Auto Torque Boost/Auto Energy Saving Operation 1 負荷選択/自動トルクブースト/自動省エネルギー運転 1	1	2	
F38	Stop Frequency (Detection mode) 停止周波数 (検出方式)	0	0	
F39	Stop Frequency (Holding Time) 停止周波数 (継続時間)	0	0	
F40	Torque Limiter 1-1 トルク制限値 1-1	999	999	
F41	Torque Limiter 1-2 トルク制限値 1-2	999	999	
F42	Drive Control Selection 1 制御方式選択 1	0	0	

FRN3.7G1S-2(Ladler Arm Inverter) Setting List
FRN3.7G1S-2(給湯アーム用インバーター) 設定表

※変更した場合に記載下さい。

FN0	Function Name 設定項目	Default 初期値	Setting 設定値	Final 最終値
F43	Current Limiter (Mode selection) 電流制限 (動作選択)	2	2	
F44	Current Limiter (Level) 電流制限 (動作レベル)	160	160	
F50	Electronic Thermal Overload Protection for Braking Resistor (Discharging capability) 電子サーマル (制動抵抗器保護用) (放電耐量)	0	0	
F51	Electronic Thermal Overload Protection for Braking Resistor (Allowable average loss) 電子サーマル (制動抵抗器保護用) (平均許容損失)	0.001	0.001	
F52	Electronic Thermal Overload Protection for Braking Resistor (Resistance) 電子サーマル (制動抵抗器保護用) (制動抵抗値)	0.01	0.01	
F80	Switching between HD, MD and LD drive modes HD/MD/LD切替	0	0	
E01	Terminal [X1] Function 端子X1 (機能選択)	0	0	
E02	Terminal [X2] Function 端子X2 (機能選択)	1	1	
E03	Terminal [X3] Function 端子X3 (機能選択)	2	2	
E04	Terminal [X4] Function 端子X4 (機能選択)	3	3	
*E05	Terminal [X5] Function 端子X5 (機能選択)	4	8	
E06	Terminal [X6] Function 端子X6 (機能選択)	5	5	
E07	Terminal [X7] Function 端子X7 (機能選択)	6	6	
*E08	Terminal [X8] Function 端子X8 (機能選択)	7	9	
*E09	Terminal [X9] Function 端子X9 (機能選択)	8	4	
E10	Acceleration Time 2 加速時間 2	6	6	
E11	Deceleration Time 2 減速時間 2	6	6	
E12	Acceleration Time 3 加速時間 3	6	6	
E13	Deceleration Time 3 減速時間 3	6	6	
E14	Acceleration Time 4 加速時間 4	6	6	
E15	Deceleration Time 4 減速時間 4	6	6	
E16	Torque Limiter 2-1 トルク制限値 2-1	999	999	
E17	Torque Limiter 2-2 トルク制限値 2-2	999	999	
E20	Terminal [Y1] Function 端子Y1 (機能選択)	0	0	
E21	Terminal [Y2] Function 端子Y2 (機能選択)	1	1	
E22	Terminal [Y3] Function 端子Y3 (機能選択)	2	2	
E23	Terminal [Y4] Function 端子Y4 (機能選択)	7	7	
E24	Terminal [Y5A/C] Function 端子Y5A/C (機能選択)	15	15	
E27	Terminal [30A/B/C] Function (Relay output) 端子30A/B/C (Ry出力)	99	99	
E30	Frequency Arrival (Hysteresis width) 周波数到達検出幅 (検出幅)	2.5	2.5	
E31	Frequency Detection 1 (Level) 周波数検出 (動作レベル)	60	60	
E32	Frequency Detection 1 (Hysteresis width) 周波数検出 (ヒステリシス幅)	1	1	
E34	Overload Early Warning/Current Detection (Level) 過負荷予報/電流検出 (動作レベル)	15	15	
E35	Overload Early Warning/Current Detection (Timer) 過負荷予報/電流検出 (タイマ時間)	10	10	
E36	Frequency Detection 2 (Level) 周波数検出 2 (動作レベル)	60	60	
E37	Current Detection 2/Low Current Detection (Level) 電流検出 2/低電流検出 (動作レベル)	15	15	
E38	Current Detection 2/Low Current Detection (Timer) 電流検出 2/低電流検出 (タイマ時間)	10	10	

FRN3.7G1S-2(Ladler Arm Inverter) Setting List
FRN3.7G1S-2(給湯アーム用インバーター) 設定表

※変更した場合に記載下さい。

FNo	Function Name 設定項目	Default 初期値	Setting 設定値	Final 最終値
E40	PID Display Coefficient A PID表示係数 A	100	100	
E41	PID Display Coefficient B PID表示係数 B	0	0	
E42	LED Display Filter 表示フィルタ	0.5	0.5	
E43	LED Monitor (Item selection) LEDモニタ (表示選択)	0	0	
E44	LED Monitor (Display when stopped) LEDモニタ (停止中表示)	0	0	
E45	LCD Monitor (Item selection) LCDモニタ (表示選択)	0	0	
* E46	LCD Monitor (Language selection) LCDモニタ (言語選択)	0	1	
E47	LCD Monitor (Contrast control) LCDモニタ (コントラスト調整)	5	5	
E48	LED Monitor (Speed monitor item) LEDモニタ詳細 (速度モニタ選択)	0	0	
E50	Coefficient for Speed Indication 速度表示係数	30	30	
E51	Display Coefficient for Input Watt-hour Data 積算電力データ表示係数	0.01	0.01	
* E52	Keypad (Menu display mode) タッチパネルメニュー選択	0	2	
E54	Frequency Detection 3 (Level) 周波数検出 3 (動作レベル)	60	60	
E55	Current Detection 3 (Level) 電流検出 3 (動作レベル)	15	15	
E56	Current Detection 3 (Timer) 電流検出 3 (タイマ時間)	10	10	
E61	Terminal [12] Extended Function 端子12 (拡張機能選択)	0	0	
E62	Terminal [C1] Extended Function 端子C1 (拡張機能選択)	0	0	
E63	Terminal [V2] Extended Function 端子V2 (拡張機能選択)	0	0	
E64	Saving of Digital Reference Frequency デジタル設定周波数の保存	1	1	
E65	Reference Loss Detection (Continuous running frequency) 指令ロス検出 (運転継続周波数)	999	999	
E78	Torque Detection 1 (Level) トルク検出 1 (動作レベル)	100	100	
E79	Torque Detection 1 (Timer) トルク検出 1 (タイマ時間)	10	10	
E80	Torque Detection 2/Low Torque Detection (Level) トルク検出 2/低トルク検出 (動作レベル)	20	20	
E81	Torque Detection 2/Low Torque Detection (Timer) トルク検出 2/低トルク検出 (タイマ時間)	20	20	
E98	Terminal [FWD] Function 端子FWD (機能選択)	98	98	
E99	Terminal [REV] Function 端子REV (機能選択)	99	99	
C01	Jump Frequency 1 ジャンプ周波数 1	0	0	
C02	Jump Frequency 2 ジャンプ周波数 2	0	0	
C03	Jump Frequency 3 ジャンプ周波数 3	0	0	
C04	Jump Frequency (Hysteresis width) ジャンプ周波数 (幅)	3	3	
* C05	Multi-frequency 1 多段周波数 1	0	10	
* C06	Multi-frequency 2 多段周波数 2	0	10	
* C07	Multi-frequency 3 多段周波数 3	0	45	
* C08	Multi-frequency 4 多段周波数 4	0	45	
* C09	Multi-frequency 5 多段周波数 5	0	65	
* C10	Multi-frequency 6 多段周波数 6	0	85	
C11	Multi-frequency 7 多段周波数 7	0	0	
* C12	Multi-frequency 8 多段周波数 8	0	45	
* C13	Multi-frequency 9 多段周波数 9	0	45	

FRN3.7G1S-2(Ladler Arm Inverter) Setting List
FRN3.7G1S-2(給湯アーム用インバーター) 設定表

※変更した場合に記載下さい。

FNo	Function Name 設定項目	Default 初期値	Setting 設定値	Final 最終値
* C14	Multi-frequency 10 多段周波数 10	0	45	
* C15	Multi-frequency 11 多段周波数 11	0	65	
* C16	Multi-frequency 12 多段周波数 12	0	85	
* C17	Multi-frequency 13 多段周波数 13	0	10	
* C18	Multi-frequency 14 多段周波数 14	0	10	
C19	Multi-frequency 15 多段周波数 15	0	0	
C20	Jogging Frequency ジョギング周波数	0	0	
C30	Frequency Command 2 周波数設定 2	2	2	
C31	Analog Input Adjustment for [12] (Offset) アナログ入力調整 (端子12) (オフセット)	0	0	
C32	Analog Input Adjustment for [12] (Gain) アナログ入力調整 (端子12) (ゲイン)	100	100	
C33	Analog Input Adjustment for [12] (Filter time constant) アナログ入力調整 (端子12) (フィルタ)	0.05	0.05	
C34	Analog Input Adjustment for [12] (Gain base point) アナログ入力調整 (端子12) (ゲイン基準点)	100	100	
C35	Analog Input Adjustment for [12] (Polarity) アナログ入力調整 (端子12) (極性選択)	1	1	
C36	Analog Input Adjustment for [C1] (Offset) アナログ入力調整 (端子C1) (オフセット)	0	0	
C37	Analog Input Adjustment for [C1] (Gain) アナログ入力調整 (端子C1) (ゲイン)	100	100	
C38	Analog Input Adjustment for [C1] (Filter time constant) アナログ入力調整 (端子C1) (フィルタ)	0.05	0.05	
C39	Analog Input Adjustment for [C1] (Gain base point) アナログ入力調整 (端子C1) (ゲイン基準点)	100	100	
C41	Analog Input Adjustment for [V2] (Offset) アナログ入力調整 (端子V2) (オフセット)	0	0	
C42	Analog Input Adjustment for [V2] (Gain) アナログ入力調整 (端子V2) (ゲイン)	100	100	
C43	Analog Input Adjustment for [V2] (Filter time constant) アナログ入力調整 (端子V2) (フィルタ)	0.05	0.05	
C44	Analog Input Adjustment for [V2] (Gain base point) アナログ入力調整 (端子V2) (ゲイン基準点)	100	100	
C45	Analog Input Adjustment for [V2] (Polarity) アナログ入力調整 (端子V2) (極性選択)	1	1	
C50	Bias (Frequency command 1) (Bias base point) バイアス (周波数設定 1) (バイアス基準点)	0	0	
C51	Bias (PID command 1) (Bias value) バイアス (PID指令 1) (バイアス値)	0	0	
C52	Bias (PID command 1) (Bias base point) バイアス (PID指令 1) (バイアス基準点)	0	0	
C53	Selection of Normal/Inverse Operation (Frequency command 1) 正逆動作選択 (周波数設定 1)	0	0	
P01	Motor 1 (No. of poles) モータ 1 (極数)	4	4	
* P02	Motor 1 (Rated capacity) モータ 1 (容量)	3.7	2.2	
* P03	Motor 1 (Rated current) モータ 1 (定格電流)	15	8.38	
P04	Motor 1 (Auto-tuning) モータ 1 (オートチューニング)	0	0	
* P06	Motor 1 (No-load current) モータ 1 (無負荷電流)	7.67	4	
* P07	Motor 1 (%R1) モータ 1 (%R1)	5.79	5.28	
* P08	Motor 1 (%X) モータ 1 (%X)	11.25	14.31	
P09	Motor 1 (Slip compensation gain for driving) モータ 1 (滑り補償ゲイン(駆動))	100	100	
P10	Motor 1 (Slip compensation response time) モータ 1 (滑り補償応答時間)	0.12	0.12	
P11	Motor 1 (Slip compensation gain for braking) モータ 1 (滑り補償ゲイン(制動))	100	100	
* P12	Motor 1 (Rated slip frequency) モータ 1 (定格滑り)	1.93	1.4	
* P13	Motor 1 (Iron loss factor 1) モータ 1 (鉄損係数1)	5.24	4.75	
P14	Motor 1 (Iron loss factor 2) モータ 1 (鉄損係数2)	0	0	

FRN3.7G1S-2(Ladler Arm Inverter) Setting List
FRN3.7G1S-2(給湯アーム用インバーター) 設定表

※変更した場合に記載下さい。

FNo	Function Name 設定項目	Default 初期値	Setting 設定値	Final 最終値
P15	Motor 1 (Iron loss factor 3) モータ 1 (鉄損係数3)	0	0	
* P16	Motor 1 (Magnetic saturation factor 1) モータ 1 (磁気飽和係数1)	86	88.6	
* P17	Motor 1 (Magnetic saturation factor 2) モータ 1 (磁気飽和係数2)	76.9	79.2	
* P18	Motor 1 (Magnetic saturation factor 3) モータ 1 (磁気飽和係数3)	61.3	64.9	
* P19	Motor 1 (Magnetic saturation factor 4) モータ 1 (磁気飽和係数4)	49.5	52.7	
* P20	Motor 1 (Magnetic saturation factor 5) モータ 1 (磁気飽和係数5)	39.1	41.8	
* P21	Motor 1 (Magnetic saturation extension factor "a") モータ 1 (磁気飽和拡張係数a)	115.6	114.3	
* P22	Motor 1 (Magnetic saturation extension factor "b") モータ 1 (磁気飽和拡張係数b)	133.2	133.1	
* P23	Motor 1 (Magnetic saturation extension factor "c") モータ 1 (磁気飽和拡張係数c)	154.1	155.6	
P53	Motor 1 (%X correction factor 1) モータ 1 (%X補正係数1)	100	100	
P54	Motor 1 (%X correction factor 2) モータ 1 (%X補正係数2)	100	100	
* P55	Motor 1 (Torque current under vector control) モータ 1 (ベクトル制御用トルク電流)	12.57	18.68	
P56	Motor 1 (Induced voltage factor under vector control) モータ 1 (ベクトル制御用誘起電圧係数)	85	85	
* P57	Reserved *9 メーカー用	0.063	0.082	
P99	Motor 1 Selection モータ 1 選択	0	0	
H03	Data Initialization データ初期化	0	0	
H04	Auto-reset (Times) リトライ (回数)	0	0	
H05	Auto-reset (Reset interval) リトライ (待ち時間)	5	5	
H06	Cooling Fan ON/OFF Control 冷却ファンON-OFF制御	0	0	
H07	Acceleration/Deceleration Pattern 曲線加減速	0	0	
H08	Rotational Direction Limitation 回転方向制限	0	0	
H09	Starting Mode (Auto search) 始動特性 (拾込みモード)	0	0	
H11	Deceleration Mode 減速モード	0	0	
H12	Instantaneous Overcurrent Limiting (Mode selection) 瞬時過電流制限 (動作選択)	1	1	
H13	Restart Mode after Momentary Power Failure (Restart time) 瞬時停電再始動 (待ち時間)	0.5	0.5	
H14	Restart Mode after Momentary Power Failure (Frequency fall rate) 瞬時停電再始動 (周波数低下率)	999	999	
H15	Restart Mode after Momentary Power Failure (Continuous running level) 瞬時停電再始動 (運転継続レベル)	235	235	
H16	Restart Mode after Momentary Power Failure (Allowable momentary power failure time) 瞬時停電再始動 (瞬時停電許容時間)	999	999	
H18	Torque Limiter (Mode selection) トルク制御 (動作選択)	0	0	
H26	Thermistor (for motor)(Mode selection) サーミスタ (モータ用) (動作選択)	0	0	
H27	Thermistor (for motor)(Level) サーミスタ (モータ用) (動作レベル)	0.35	0.35	
H28	Droop Control ドループ制御	0	0	
H30	Communications Link Function (Mode selection) リンク機能 (動作選択)	0	0	
H42	Capacitance of DC Link Bus Capacitor 主回路コンデンサ測定値	0	0	
H43	Cumulative Run Time of Cooling Fan 冷却ファン累積運転時間	0	0	
H44	Startup Counter for Motor 1 起動回数 1	0	0	
H45	Mock Alarm 模擬故障	0	0	
H46	Starting Mode (Auto search delay time 2) 始動特性 (拾込み待ち時間 2)	0.8	0.8	

FRN3.7G1S-2(Ladler Arm Inverter) Setting List
FRN3.7G1S-2(給湯アーム用インバーター) 設定表

※変更した場合に記載下さい。

FNo	Function Name 設定項目	Default 初期値	Setting 設定値	Final 最終値
H47	Initial Capacitance of DC Link Bus Capacitor 主回路コンデンサ初期値	0	0	
H48	Cumulative Run Time of Capacitors on Printed Circuit Boards プリント基板コンデンサ累積運転時間	0	0	
H49	Starting Mode (Auto search delay time 1) 始動特性 (拾込み待ち時間 1)	0	0	
H50	Non-linear V/f Pattern 1 (Frequency) 折線V/f 1 (周波数)	0	0	
H51	Non-linear V/f Pattern 1 (Voltage) 折線V/f 1 (電圧)	0	0	
H52	Non-linear V/f Pattern 2 (Frequency) 折線V/f 2 (周波数)	0	0	
H53	Non-linear V/f Pattern 2 (Voltage) 折線V/f 2 (電圧)	0	0	
H54	Acceleration Time (Jogging) 加速時間 (ジョギング運転)	6	6	
H55	Deceleration Time (Jogging) 減速時間 (ジョギング運転)	6	6	
H56	Deceleration Time for Forced Stop 強制停止減速時間	6	6	
H57	1st S-curve acceleration range (Leading edge) 加速時第1S字範囲 (開始時)	10	10	
H58	2nd S-curve acceleration range (Trailing edge) 加速時第2S字範囲 (終了時)	10	10	
H59	1st S-curve deceleration range (Leading edge) 減速時第1S字範囲 (開始時)	10	10	
H60	2nd S-curve deceleration range (Trailing edge) 減速時第2S字範囲 (終了時)	10	10	
H61	UP/DOWN Control (Initial frequency setting) UP/DOWN制御初期値選択	1	1	
H63	Low Limiter (Mode selection) 下限リミッタ (動作選択)	0	0	
H64	Low Limiter (Lower limiting frequency) 下限リミッタ (制限動作時最低周波数)	1.6	1.6	
H65	Non-linear V/f Pattern 3 (Frequency) 折線V/f 3 (周波数)	0	0	
H66	Non-linear V/f Pattern 3 (Voltage) 折線V/f 3 (電圧)	0	0	
H67	Auto Energy Saving Operation (Mode selection) 自動省エネルギー運転 (モード選択)	0	0	
H68	Slip Compensation 1 (Operating conditions) 滑り補償 1 (動作条件選択)	0	0	
H69	Automatic Deceleration (Mode selection) 再生回避制御 (動作選択)	0	0	
H70	Overload Prevention Control 過負荷回避制御	999	999	
H71	Deceleration Characteristics 減速特性	0	0	
H72	Main Power Down Detection (Mode selection) 主電源断検出 (動作選択)	1	1	
H73	Torque Limiter (Operating conditions) トルク制限 (動作条件選択)	0	0	
H74	Torque Limiter (Control target) トルク制限 (制御対象)	1	1	
H75	Torque Limiter (Target quadrants) トルク制限 (対象象限)	0	0	
H76	Torque Limiter (Frequency increment limit for braking) トルク制限 (制動) (増加周波数リミッタ)	5	5	
H77	Service Life of DC Link Bus Capacitor (Remaining time) 主回路コンデンサ寿命 (残存時間)	0	0	
H78	Maintenance Interval (M1) メンテナンス設定時間 (M1)	8760	8760	
H79	Preset Startup Count for Maintenance (M1) メンテナンス設定起動回数 (M1)	0	0	
H80	Output Current Fluctuation Damping Gain for Motor 1 電流振動抑制ゲイン 1	0.2	0.2	
H81	Light Alarm Selection 1 軽故障選択 1	0	0	
H82	Light Alarm Selection 2 軽故障選択 2	0	0	
H84	Pre-excitation (Initial level) 予備励磁 (初期レベル)	100	100	
H85	Pre-excitation (Time) 予備励磁 (時間)	0	0	
H86	Reserved *9 メーカー用	0	0	
H87	Reserved *9 メーカー用	25	25	

FRN3.7G1S-2(Ladler Arm Inverter) Setting List
FRN3.7G1S-2(給湯アーム用インバーター) 設定表

※変更した場合に記載下さい。

FNo	Function Name 設定項目	Default 初期値	Setting 設定値	Final 最終値
H88	Reserved *9 メーカ用	0	0	
H89	Reserved *9 メーカ用	0	0	
H90	Reserved *9 メーカ用	0	0	
H91	PID Feedback Wire Break Detection PIDフィードバック断線検出	0	0	
H92	Continuity of Running (P) 運転継続 (P)	999	999	
H93	Continuity of Running (I) 運転継続 (I)	999	999	
H94	Cumulative Motor Run Time 1 モータ累積運転時間 1	0	0	
H95	DC Braking (Braking response mode) 直流制動 (特性選択)	1	1	
H96	STOP Key Priority/Start Check Function STOPキー優先/スタートチェック機能	0	0	
H97	Clear Alarm Data アラームデータクリア	0	0	
H98	Protection/Maintenance Function (Mode selection) 保護・メンテナンス機能 (動作選択)	83	83	
A01	Maximum Frequency 2 最高出力周波数 2	60	60	
A02	Base Frequency 2 ベース (基底) 周波数 2	50	50	
A03	Rated Voltage at Base Frequency 2 ベース (基底) 周波数電圧 2	200	200	
A04	Maximum Output Voltage 2 最高出力電圧 2	200	200	
A05	Torque Boost 2 トルクブースト 2	5.5	5.5	
A06	Electronic Thermal Overload Protection for Motor 2 (Select motor characteristics) 電子サーマル 2 (モータ保護用) (特性選択)	1	1	
A07	Electronic Thermal Overload Protection for Motor 2 (Overload detection level) 電子サーマル 2 (モータ保護用) (動作レベル)	15	15	
A08	Electronic Thermal Overload Protection for Motor 2 (Thermal time constant) 電子サーマル 2 (モータ保護用) (熱時定数)	5	5	
A09	DC Braking 2 (Braking starting frequency) 直流制動 2 (開始周波数)	0	0	
A10	DC Braking 2 (Braking level) 直流制動 2 (動作レベル)	0	0	
A11	DC Braking 2 (Braking time) 直流制動 2 (時間)	0	0	
A12	Starting Frequency 2 始動周波数 2	0.5	0.5	
A13	Load Selection/Auto Torque Boost/Auto Energy Saving Operation 2 負荷選択/自動トルクブースト/自動省エネルギー運転 2	1	1	
A14	Drive Control Selection 2 制御方式選択 2	0	0	
A15	Motor 2 (No. of poles) モータ 2 (極数)	4	4	
A16	Motor 2 (Rated capacity) モータ 2 (容量)	3.7	3.7	
A17	Motor 2 (Rated current) モータ 2 (定格電流)	15	15	
A18	Motor 2 (Auto-tuning) モータ 2 (オートチューニング)	0	0	
A20	Motor 2 (No-load current) モータ 2 (無負荷電流)	7.67	7.67	
A21	Motor 2 (%R1) モータ 2 (%R1)	5.79	5.79	
A22	Motor 2 (%X) モータ 2 (%X)	11.25	11.25	
A23	Motor 2 (Slip compensation gain for driving) モータ 2 (滑り補償ゲイン(駆動))	100	100	
A24	Motor 2 (Slip compensation response time) モータ 2 (滑り補償応答時間)	0.12	0.12	
A25	Motor 2 (Slip compensation gain for braking) モータ 2 (滑り補償ゲイン(制動))	100	100	
A26	Motor 2 (Rated slip frequency) モータ 2 (定格滑り)	1.93	1.93	
A27	Motor 2 (Iron loss factor 1) モータ 2 (鉄損係数1)	5.24	5.24	

FRN3.7G1S-2(Ladler Arm Inverter) Setting List
FRN3.7G1S-2(給湯アーム用インバーター) 設定表

※変更した場合に記載下さい。

FNo	Function Name 設定項目	Default 初期値	Setting 設定値	Final 最終値
A28	Motor 2 (Iron loss factor 2) モータ 2 (鉄損係数2)	0	0	
A29	Motor 2 (Iron loss factor 3) モータ 2 (鉄損係数3)	0	0	
A30	Motor 2 (Magnetic saturation factor 1) モータ 2 (磁気飽和係数1)	86	86	
A31	Motor 2 (Magnetic saturation factor 2) モータ 2 (磁気飽和係数2)	76.9	76.9	
A32	Motor 2 (Magnetic saturation factor 3) モータ 2 (磁気飽和係数3)	61.3	61.3	
A33	Motor 2 (Magnetic saturation factor 4) モータ 2 (磁気飽和係数4)	49.5	49.5	
A34	Motor 2 (Magnetic saturation factor 5) モータ 2 (磁気飽和係数5)	39.1	39.1	
A35	Motor 2 (Magnetic saturation extension factor "a") モータ 2 (磁気飽和拡張係数a)	115.6	115.6	
A36	Motor 2 (Magnetic saturation extension factor "b") モータ 2 (磁気飽和拡張係数b)	133.2	133.2	
A37	Motor 2 (Magnetic saturation extension factor "c") モータ 2 (磁気飽和拡張係数c)	154.1	154.1	
A39	Motor 2 Selection モータ 2 選択	0	0	
A40	Slip Compensation 2 (Operating conditions) 滑り補償 2 (動作条件選択)	0	0	
A41	Output Current Fluctuation Damping Gain for Motor 2 電流振動抑制ゲイン 2	0.2	0.2	
A42	Motor/Parameter Switching 2 (Mode selection) モータ/パラメータ切換 2 (動作選択)	0	0	
A43	Speed Control 2 (Speed command filter) 速度制御 2 (速度指令フィルタ)	0.02	0.02	
A44	Speed Control 2 (Speed detection filter) 速度制御 2 (速度検出フィルタ)	0.005	0.005	
A45	Speed Control 2 P (Gain) 速度制御 2 P (ゲイン)	10	10	
A46	Speed Control 2 I (Integral time) 速度制御 2 I (積分時間)	0.1	0.1	
A48	Speed Control 2 (Output filter) 速度制御 2 (出力フィルタ)	0.002	0.002	
A49	Speed Control 2 (Notch filter resonance frequency) 速度制御 2 (ノッチフィルタ 共振周波数)	200	200	
A50	Speed Control 2 (Notch filter attenuation level) 速度制御 2 (ノッチフィルタ 減衰量)	0	0	
A51	Cumulative Motor Run Time 2 モータ累積運転時間 2	0	0	
A52	Startup Counter for Motor 2 起動回数 2	0	0	
A53	Motor 2 (%X correction factor 1) モータ 2 (%X補正係数1)	100	100	
A54	Motor 2 (%X correction factor 2) モータ 2 (%X補正係数2)	100	100	
A55	Motor 2 (Torque current under vector control) モータ 2 (ベクトル制御用トルク電流)	12.57	12.57	
A56	Motor 2 (Induced voltage factor under vector control) モータ 2 (ベクトル制御用誘起電圧係数)	85	85	
A57	Reserved *9 メーカ用	0.063	0.063	
b01	Maximum Frequency 3 最高出力周波数 3	60	60	
b02	Base Frequency 3 ベース (基底) 周波数 3	50	50	
b03	Rated Voltage at Base Frequency 3 ベース (基底) 周波数電圧 3	200	200	
b04	Maximum Output Voltage 3 最高出力電圧 3	200	200	
b05	Torque Boost 3 トルクブースト 3	5.5	5.5	
b06	Electric Thermal Overload Protection for Motor 3 (Select motor characteristics) 電子サーマル 3 (モータ保護用) (特性選択)	1	1	
b07	Electric Thermal Overload Protection for Motor 3 (Overload detection level) 電子サーマル 3 (モータ保護用) (動作レベル)	15	15	
b08	Electric Thermal Overload Protection for Motor 3 (Thermal time constant) 電子サーマル 3 (モータ保護用) (熱時定数)	5	5	
b09	DC Braking 3 (Braking starting frequency) 直流制動 3 (開始周波数)	0	0	

FRN3.7G1S-2(Ladler Arm Inverter) Setting List
FRN3.7G1S-2(給湯アーム用インバーター) 設定表

※変更した場合に記載下さい。

FNo	Function Name 設定項目	Default 初期値	Setting 設定値	Final 最終値
b10	DC Braking 3 (Braking level) 直流制動 3 (動作レベル)	0	0	
b11	DC Braking 3 (Braking time) 直流制動 3 (時間)	0	0	
b12	Starting Frequency 3 始動周波数 3	0.5	0.5	
b13	Load Selection/Auto Torque Boost/Auto Energy Saving Operation 3 負荷選択/自動トルクブースト/自動省エネルギー運転 3	1	1	
b14	Drive Control Selection 3 制御方式選択 3	0	0	
b15	Motor 3 (No. of poles) モータ 3 (極数)	4	4	
b16	Motor 3 (Rated capacity) モータ 3 (容量)	3.7	3.7	
b17	Motor 3 (Rated current) モータ 3 (定格電流)	15	15	
b18	Motor 3 (Auto-tuning) モータ 3 (オートチューニング)	0	0	
b20	Motor 3 (No-load current) モータ 3 (無負荷電流)	7.67	7.67	
b21	Motor 3 (%R1) モータ 3 (%R1)	5.79	5.79	
b22	Motor 3 (%X) モータ 3 (%X)	11.25	11.25	
b23	Motor 3 (Slip compensation gain for driving) モータ 3 (滑り補償ゲイン(駆動))	100	100	
b24	Motor 3 (Slip compensation response time) モータ 3 (滑り補償応答時間)	0.12	0.12	
b25	Motor 3 (Slip compensation gain for braking) モータ 3 (滑り補償ゲイン(制動))	100	100	
b26	Motor 3 (Rated slip frequency) モータ 3 (定格滑り)	1.93	1.93	
b27	Motor 3 (Iron loss factor 1) モータ 3 (鉄損係数1)	5.24	5.24	
b28	Motor 3 (Iron loss factor 2) モータ 3 (鉄損係数2)	0	0	
b29	Motor 3 (Iron loss factor 3) モータ 3 (鉄損係数3)	0	0	
b30	Motor 3 (Magnetic saturation factor 1) モータ 3 (磁気飽和係数1)	86	86	
b31	Motor 3 (Magnetic saturation factor 2) モータ 3 (磁気飽和係数2)	76.9	76.9	
b32	Motor 3 (Magnetic saturation factor 3) モータ 3 (磁気飽和係数3)	61.3	61.3	
b33	Motor 3 (Magnetic saturation factor 4) モータ 3 (磁気飽和係数4)	49.5	49.5	
b34	Motor 3 (Magnetic saturation factor 5) モータ 3 (磁気飽和係数5)	39.1	39.1	
b35	Motor 3 (Magnetic saturation extension factor "a") モータ 3 (磁気飽和拡張係数a)	115.6	115.6	
b36	Motor 3 (Magnetic saturation extension factor "b") モータ 3 (磁気飽和拡張係数b)	133.2	133.2	
b37	Motor 3 (Magnetic saturation extension factor "c") モータ 3 (磁気飽和拡張係数c)	154.1	154.1	
b39	Motor 3 Selection モータ 3 選択	0	0	
b40	Slip Compensation 3 (Operating conditions) 滑り補償 3 (動作条件選択)	0	0	
b41	Output Current Fluctuation Damping Gain for Motor 3 電流振動抑制ゲイン 3	0.2	0.2	
b42	Motor/Parameter Switching 3 (Mode selection) モータ/パラメータ切換 3 (動作選択)	0	0	
b43	Speed Control 3 (Speed command filter) 速度制御 3 (速度指令フィルタ)	0.02	0.02	
b44	Speed Control 3 (Speed detection filter) 速度制御 3 (速度検出フィルタ)	0.005	0.005	
b45	Speed Control 3 P (Gain) 速度制御 3 P (ゲイン)	10	10	
b46	Speed Control 3 I (Integral time) 速度制御 3 I (積分時間)	0.1	0.1	
b48	Speed Control 3 (Output filter) 速度制御 3 (出力フィルタ)	0.002	0.002	
b49	Speed Control 3 (Notch filter resonance frequency) 速度制御 3 (ノッチフィルタ 共振周波数)	200	200	
b50	Speed Control 3 (Notch filter attenuation level) 速度制御 3 (ノッチフィルタ 減衰量)	0	0	
b51	Cumulative Motor Run Time 3 モータ累積運転時間 3	0	0	

FRN3.7G1S-2(Ladler Arm Inverter) Setting List
FRN3.7G1S-2(給湯アーム用インバーター) 設定表

※変更した場合に記載下さい。

FNo	Function Name 設定項目	Default 初期値	Setting 設定値	Final 最終値
b52	Startup Counter for Motor 3 起動回数 3	0	0	
b53	Motor 3 (%X correction factor 1) モータ 3 (%X補正係数 1)	100	100	
b54	Motor 3 (%X correction factor 2) モータ 3 (%X補正係数 2)	100	100	
b55	Motor 3 (Torque current under vector control) モータ 3 (ベクトル制御用トルク電流)	12.57	12.57	
b56	Motor 3 (Induced voltage factor under vector control) モータ 3 (ベクトル制御用誘起電圧係数)	85	85	
b57	Reserved *9 メーカ用	0.063	0.063	
r01	Maximum Frequency 4 最高出力周波数 4	60	60	
r02	Base Frequency 4 ベース (基底) 周波数 4	50	50	
r03	Rated Voltage at Base Frequency 4 ベース (基底) 周波数電圧 4	200	200	
r04	Maximum Output Voltage 4 最高出力電圧 4	200	200	
r05	Torque Boost 4 トルクブースト 4	5.5	5.5	
r06	Electronic Thermal Overload Protection for Motor 4 (Select motor characteristics) 電子サーマル 4 (モータ保護用) (特性選択)	1	1	
r07	Electronic Thermal Overload Protection for Motor 4 (Overload detection level) 電子サーマル 4 (モータ保護用) (動作レベル)	15	15	
r08	Electronic Thermal Overload Protection for Motor 4 (Thermal time constant) 電子サーマル 4 (モータ保護用) (熱時定数)	5	5	
r09	DC Braking 4 (Braking starting frequency) 直流制動 4 (開始周波数)	0	0	
r10	DC Braking 4 (Braking level) 直流制動 4 (動作レベル)	0	0	
r11	DC Braking 4 (Braking time) 直流制動 4 (時間)	0	0	
r12	Starting Frequency 4 始動周波数 4	0.5	0.5	
r13	Load Selection/Auto Torque Boost/Auto Energy Saving Operation 4 負荷選択/自動トルクブースト/自動省エネルギー運転 4	1	1	
r14	Drive Control Selection 4 制御方式選択 4	0	0	
r15	Motor 4 (No. of poles) モータ 4 (極数)	4	4	
r16	Motor 4 (Rated capacity) モータ 4 (容量)	3.7	3.7	
r17	Motor 4 (Rated current) モータ 4 (定格電流)	15	15	
r18	Motor 4 (Auto-tuning) モータ 4 (オートチューニング)	0	0	
r20	Motor 4 (No-load current) モータ 4 (無負荷電流)	7.67	7.67	
r21	Motor 4 (%R1) モータ 4 (%R1)	5.79	5.79	
r22	Motor 4 (%X) モータ 4 (%X)	11.25	11.25	
r23	Motor 4 (Slip compensation gain for driving) モータ 4 (滑り補償ゲイン(駆動))	100	100	
r24	Motor 4 (Slip compensation response time) モータ 4 (滑り補償応答時間)	0.12	0.12	
r25	Motor 4 (Slip compensation gain for braking) モータ 4 (滑り補償ゲイン(制動))	100	100	
r26	Motor 4 (Rated slip frequency) モータ 4 (定格滑り)	1.93	1.93	
r27	Motor 4 (Iron loss factor 1) モータ 4 (鉄損係数1)	5.24	5.24	
r28	Motor 4 (Iron loss factor 2) モータ 4 (鉄損係数2)	0	0	
r29	Motor 4 (Iron loss factor 3) モータ 4 (鉄損係数3)	0	0	
r30	Motor 4 (Magnetic saturation factor 1) モータ 4 (磁気飽和係数1)	86	86	
r31	Motor 4 (Magnetic saturation factor 2) モータ 4 (磁気飽和係数2)	76.9	76.9	
r32	Motor 4 (Magnetic saturation factor 3) モータ 4 (磁気飽和係数3)	61.3	61.3	

FRN3.7G1S-2(Ladler Arm Inverter) Setting List
FRN3.7G1S-2(給湯アーム用インバーター) 設定表

※変更した場合に記載下さい。

FNo	Function Name 設定項目	Default 初期値	Setting 設定値	Final 最終値
r33	Motor 4 (Magnetic saturation factor 4) モータ 4 (磁気飽和係数4)	49.5	49.5	
r34	Motor 4 (Magnetic saturation factor 5) モータ 4 (磁気飽和係数5)	39.1	39.1	
r35	Motor 4 (Magnetic saturation extension factor "a") モータ 4 (磁気飽和拡張係数a)	115.6	115.6	
r36	Motor 4 (Magnetic saturation extension factor "b") モータ 4 (磁気飽和拡張係数b)	133.2	133.2	
r37	Motor 4 (Magnetic saturation extension factor "c") モータ 4 (磁気飽和拡張係数c)	154.1	154.1	
r39	Motor 4 Selection モータ 4 選択	0	0	
r40	Slip Compensation 4 (Operating conditions) 滑り補償 4 (動作条件選択)	0	0	
r41	Output Current Fluctuation Damping Gain for Motor 4 電流変動抑制ゲイン 4	0.2	0.2	
r42	Motor/Parameter Switching 4 (Mode selection) モータ/パラメータ切換 4 (動作選択)	0	0	
r43	Speed Control 4 (Speed command filter) 速度制御 4 (速度指令フィルタ)	0.02	0.02	
r44	Speed Control 4 (Speed detection filter) 速度制御 4 (速度検出フィルタ)	0.005	0.005	
r45	Speed Control 4 P (Gain) 速度制御 4 P (ゲイン)	10	10	
r46	Speed Control 4 I (Integral time) 速度制御 4 I (積分時間)	0.1	0.1	
r48	Speed Control 4 (Output filter) 速度制御 4 (出力フィルタ)	0.002	0.002	
r49	Speed Control 4 (Notch filter resonance frequency) 速度制御 4 (ノッチフィルタ 共振周波数)	200	200	
r50	Speed Control 4 (Notch filter attenuation level) 速度制御 4 (ノッチフィルタ 減衰量)	0	0	
r51	Cumulative Motor Run Time 4 モータ累積運転時間 4	0	0	
r52	Startup Counter for Motor 4 起動回数 4	0	0	
r53	Motor 4 (%X correction factor 1) モータ 4 (%X補正係数1)	100	100	
r54	Motor 4 (%X correction factor 2) モータ 4 (%X補正係数2)	100	100	
r55	Motor 4 (Torque current under vector control) モータ 4 (ベクトル制御用トルク電流)	12.57	12.57	
r56	Motor 4 (Induced voltage factor under vector control) モータ 4 (ベクトル制御用誘起電圧係数)	85	85	
r57	Reserved *9 メーカ用	0.063	0.063	
J01	PID Control (Mode selection) PID制御 (動作選択)	0	0	
J02	PID Control (Remote command SV) PID制御 (リモート指令)	0	0	
J03	PID Control P (Gain) PID制御 P (ゲイン)	0.1	0.1	
J04	PID Control I (Integral time) PID制御 I (積分時間)	0	0	
J05	PID Control D (Differential time) PID制御 D (微分時間)	0	0	
J06	PID Control (Feedback filter) PID制御 (フィードバックフィルタ)	0.5	0.5	
J08	PID Control (Pressurization starting frequency) PID制御 (加圧周波数)	0	0	
J09	PID Control (Pressurizing time) PID制御 (加圧時間)	0	0	
J10	PID Control (Anti reset windup) PID制御 (アンチリセット ワインドアップ)	200	200	
J11	PID Control (Select alarm output) PID制御 (警報出力選択)	0	0	
J12	PID Control (Upper level alarm (AH)) PID制御 (上限警報(AH))	100	100	
J13	PID Control (Lower level alarm (AL)) PID制御 (下限警報(AL))	0	0	
J15	PID Control (Stop frequency for slow flowrate) PID制御 (少水量停止運転周波数レベル)	0	0	
J16	PID Control (Slow flowrate level stop latency) PID制御 (少水量停止経過時間)	30	30	
J17	PID Control (Starting frequency) PID制御 (起動周波数)	0	0	
J18	PID Control (Upper limit of PID process output) PID制御 (PID出力リミット 上限)	999	999	

FRN3.7G1S-2(Ladler Arm Inverter) Setting List
FRN3.7G1S-2(給湯アーム用インバーター) 設定表

※変更した場合に記載下さい。

FNo	Function Name 設定項目	Default 初期値	Setting 設定値	Final 最終値
J19	PID Control (Lower limit of PID process output) PID制御 (PID出力リミッタ 下限)	999	999	
J21	Dew Condensation Prevention(Duty) 結露防止 (Duty)	1	1	
J22	Commercial Power Switching Sequence 商用切換シーケンス	0	0	
J56	PID Control (Speed command filter) PID制御 (PID用速度指令フィルタ)	0.1	0.1	
J57	PID Control (Dancer reference position) PID制御 (ダンサ基準位置)	0	0	
J58	PID Control (Detection width of dancer position deviation) PID制御 (ダンサ基準位置検出幅)	0	0	
J59	PID Control P (Gain) 2 PID制御 P (ゲイン) 2	0.1	0.1	
J60	PID Control I (Integral time) 2 PID制御 I (積分時間) 2	0	0	
J61	PID Control D (Differential time) 2 PID制御 D (微分時間) 2	0	0	
J62	PID Control (PID control block selection) PID制御 (PID制御ブロック選択)	0	0	
J68	Brake Signal (Brake-OFF current) ブレーキ信号 (釈放電流)	100	100	
J69	Brake Signal (Brake-OFF frequency/speed) ブレーキ信号 (釈放周波数/速度)	1	1	
J70	Brake Signal (Brake-OFF timer) ブレーキ信号 (釈放タイマ)	1	1	
J71	Brake Signal (Brake-ON frequency/speed) ブレーキ信号 (投入周波数/速度)	1	1	
J72	Brake Signal (Brake-ON timer) ブレーキ信号 (投入タイマ)	1	1	
J95	Brake Signal (Brake-OFF torque) ブレーキ信号 (釈放トルク)	100	100	
J96	Brake Signal (Speed selection) ブレーキ信号 (動作選択)	0	0	
J97	Servo-lock (Gain) サーボロック (ゲイン)	0.1	0.1	
J98	Servo-lock (Completion timer) サーボロック (完了タイマ)	0.1	0.1	
J99	Servo-lock (Completion range) サーボロック (完了幅)	10	10	
d01	Speed Control 1 (Speed command filter) 速度制御 1 (速度指令フィルタ)	0.02	0.02	
d02	Speed Control 1 (Speed detection filter) 速度制御 1 (速度検出フィルタ)	0.005	0.005	
d03	Speed Control 1 P (Gain) 速度制御 1 P (ゲイン)	10	10	
d04	Speed Control 1 I (Integral time) 速度制御 1 I (積分時間)	0.1	0.1	
d06	Speed Control 1 (Output filter) 速度制御 1 (出力フィルタ)	0.002	0.002	
d07	Speed Control 1 (Notch filter resonance frequency) 速度制御 1 (ノッチフィルタ 共振周波数)	200	200	
d08	Speed Control 1 (Notch filter attenuation level) 速度制御 1 (ノッチフィルタ 減衰量)	0	0	
d09	Speed Control (Jogging)(Speed command filter) 速度制御 (JOG) (速度指令フィルタ)	0.02	0.02	
d10	Speed Control (Jogging)(Speed detection filter) 速度制御 (JOG) (速度検出フィルタ)	0.005	0.005	
d11	Speed Control (Jogging)P (Gain) 速度制御 (JOG) P (ゲイン)	10	10	
d12	Speed Control (Jogging)I (Integral time) 速度制御 (JOG) I (積分時間)	0.1	0.1	
d13	Speed Control (Jogging)(Output filter) 速度制御 (JOG) (出力フィルタ)	0.002	0.002	
d14	Feedback Input (Pulse input format) 帰還 (フィードバック入力) (パルス入力方式)	2	2	
d15	Feedback Input (Encoder pulse resolution) 帰還 (フィードバック入力) (エンコーダパルス数)	1024	1024	
d16	Feedback Input (Pulse count factor 1) 帰還 (フィードバック入力) (パルス補正係数 1)	1	1	
d17	Feedback Input (Pulse count factor 2) 帰還 (フィードバック入力) (パルス補正係数 2)	1	1	
d21	Speed Agreement/PG Error (Hysteresis width) 速度一致/PG異常 (検出幅)	10	10	
d22	Speed Agreement/PG Error (Detection timer) 速度一致/PG異常 (検出タイマ)	0.5	0.5	
d23	PG Error Processing PG異常エラー選択	2	2	

FRN3.7G1S-2(Ladler Arm Inverter) Setting List
FRN3.7G1S-2(給湯アーム用インバーター) 設定表

※変更した場合に記載下さい。

FNo	Function Name 設定項目	Default 初期値	Setting 設定値	Final 最終値
d24	Zero Speed Control 零速制御	0	0	
d25	ASR Switching Time ASR切換時間	0	0	
d32	Torque Control (Speed limit 1) トルク制御 速度制限 1	100	100	
d33	Torque Control (Speed limit 2) トルク制御 速度制限 2	100	100	
d41	Application-defined Control アプリケーション制御選択	0	0	
d51	Reserved *9 メーカー用	5	5	
d52	Reserved *9 メーカー用	5	5	
d53	Reserved *9 メーカー用	5	5	
d54	Reserved *9 メーカー用	5	5	
d55	Reserved *9 メーカー用	0	0	
d59	Command (Pulse Rate Input)(Pulse input format) 指令 (パルス列入力) (パルス入力方式)	0	0	
d60	Command (Pulse Rate Input) (Encoder pulse resolution) 指令 (パルス列入力) (エンコーダパルス数)	1024	1024	
d61	Command (Pulse Rate Input)(Filter time constant) 指令 (パルス列入力) (フィルタ時定数)	0.005	0.005	
d62	Command (Pulse Rate Input)(Pulse count factor 1) 指令 (パルス列入力) (パルス補正係数 1)	1	1	
d63	Command (Pulse Rate Input)(Pulse count factor 2) 指令 (パルス列入力) (パルス補正係数 2)	1	1	
d67	Starting Mode (Auto search) 始動特性 (拾込みモード:速度センサレスベクトル制御専用)	2	2	
d68	Reserved *9 メーカー用	4	4	
d69	Reserved *9 メーカー用	30	30	
d70	Speed Control Limiter 速度制御リミッタ	100	100	
d99	Reserved *9 メーカー用	0	0	
U00	Customizing Logic (Operation selection) カスタマイズロジック (動作選択)	0	0	
U01	Customizing Logic : Step 1 (Input 1) カスタマイズロジック : Step 1 (入力 1)	0	0	
U02	Customizing Logic : Step 1 (Input 2) カスタマイズロジック : Step 1 (入力 2)	0	0	
U03	Customizing Logic : Step 1 (Logic circuit) カスタマイズロジック : Step 1 (論理回路)	0	0	
U04	Customizing Logic : Step 1 (Timer time) カスタマイズロジック : Step 1 (タイマ時間)	0	0	
U05	Customizing Logic : Step 1 (Time setting) カスタマイズロジック : Step 1 (時間設定)	0	0	
U06	Customizing Logic : Step 2 (Input 1) カスタマイズロジック : Step 2 (入力 1)	0	0	
U07	Customizing Logic : Step 2 (Input 2) カスタマイズロジック : Step 2 (入力 2)	0	0	
U08	Customizing Logic : Step 2 (Logic circuit) カスタマイズロジック : Step 2 (論理回路)	0	0	
U09	Customizing Logic : Step 2 (Timer time) カスタマイズロジック : Step 2 (タイマ時間)	0	0	
U10	Customizing Logic : Step 2 (Time setting) カスタマイズロジック : Step 2 (時間設定)	0	0	
U11	Customizing Logic : Step 3 (Input 1) カスタマイズロジック : Step 3 (入力 1)	0	0	
U12	Customizing Logic : Step 3 (Input 2) カスタマイズロジック : Step 3 (入力 2)	0	0	
U13	Customizing Logic : Step 3 (Logic circuit) カスタマイズロジック : Step 3 (論理回路)	0	0	
U14	Customizing Logic : Step 3 (Timer time) カスタマイズロジック : Step 3 (タイマ時間)	0	0	
U15	Customizing Logic : Step 3 (Time setting) カスタマイズロジック : Step 3 (時間設定)	0	0	
U16	Customizing Logic : Step 4 (Input 1) カスタマイズロジック : Step 4 (入力 1)	0	0	
U17	Customizing Logic : Step 4 (Input 2) カスタマイズロジック : Step 4 (入力 2)	0	0	
U18	Customizing Logic : Step 4 (Logic circuit) カスタマイズロジック : Step 4 (論理回路)	0	0	

FRN3.7G1S-2(Ladler Arm Inverter) Setting List
FRN3.7G1S-2(給湯アーム用インバーター) 設定表

※変更した場合に記載下さい。

FNo	Function Name 設定項目	Default 初期値	Setting 設定値	Final 最終値
U19	Customizing Logic : Step 4 (Timer time) カスタマイズロジック : Step 4 (タイマ時間)	0	0	
U20	Customizing Logic : Step 4 (Time setting) カスタマイズロジック : Step 4 (時間設定)	0	0	
U21	Customizing Logic : Step 5 (Input 1) カスタマイズロジック : Step 5 (入力 1)	0	0	
U22	Customizing Logic : Step 5 (Input 2) カスタマイズロジック : Step 5 (入力 2)	0	0	
U23	Customizing Logic : Step 5 (Logic circuit) カスタマイズロジック : Step 5 (論理回路)	0	0	
U24	Customizing Logic : Step 5 (Timer time) カスタマイズロジック : Step 5 (タイマ時間)	0	0	
U25	Customizing Logic : Step 5 (Time setting) カスタマイズロジック : Step 5 (時間設定)	0	0	
U26	Customizing Logic : Step 6 (Input 1) カスタマイズロジック : Step 6 (入力 1)	0	0	
U27	Customizing Logic : Step 6 (Input 2) カスタマイズロジック : Step 6 (入力 2)	0	0	
U28	Customizing Logic : Step 6 (Logic circuit) カスタマイズロジック : Step 6 (論理回路)	0	0	
U29	Customizing Logic : Step 6 (Timer time) カスタマイズロジック : Step 6 (タイマ時間)	0	0	
U30	Customizing Logic : Step 6 (Time setting) カスタマイズロジック : Step 6 (時間設定)	0	0	
U31	Customizing Logic : Step 7 (Input 1) カスタマイズロジック : Step 7 (入力 1)	0	0	
U32	Customizing Logic : Step 7 (Input 2) カスタマイズロジック : Step 7 (入力 2)	0	0	
U33	Customizing Logic : Step 7 (Logic circuit) カスタマイズロジック : Step 7 (論理回路)	0	0	
U34	Customizing Logic : Step 7 (Timer time) カスタマイズロジック : Step 7 (タイマ時間)	0	0	
U35	Customizing Logic : Step 7 (Time setting) カスタマイズロジック : Step 7 (時間設定)	0	0	
U36	Customizing Logic : Step 8 (Input 1) カスタマイズロジック : Step 8 (入力 1)	0	0	
U37	Customizing Logic : Step 8 (Input 2) カスタマイズロジック : Step 8 (入力 2)	0	0	
U38	Customizing Logic : Step 8 (Logic circuit) カスタマイズロジック : Step 8 (論理回路)	0	0	
U39	Customizing Logic : Step 8 (Timer time) カスタマイズロジック : Step 8 (タイマ時間)	0	0	
U40	Customizing Logic : Step 8 (Time setting) カスタマイズロジック : Step 8 (時間設定)	0	0	
U41	Customizing Logic : Step 9 (Input 1) カスタマイズロジック : Step 9 (入力 1)	0	0	
U42	Customizing Logic : Step 9 (Input 2) カスタマイズロジック : Step 9 (入力 2)	0	0	
U43	Customizing Logic : Step 9 (Logic circuit) カスタマイズロジック : Step 9 (論理回路)	0	0	
U44	Customizing Logic : Step 9 (Timer time) カスタマイズロジック : Step 9 (タイマ時間)	0	0	
U45	Customizing Logic : Step 9 (Time setting) カスタマイズロジック : Step 9 (時間設定)	0	0	
U46	Customizing Logic : Step 10 (Input 1) カスタマイズロジック : Step 10 (入力 1)	0	0	
U47	Customizing Logic : Step 10 (Input 2) カスタマイズロジック : Step 10 (入力 2)	0	0	
U48	Customizing Logic : Step 10 (Logic circuit) カスタマイズロジック : Step 10 (論理回路)	0	0	
U49	Customizing Logic : Step 10 (Timer time) カスタマイズロジック : Step 10 (タイマ時間)	0	0	
U50	Customizing Logic : Step 10 (Time setting) カスタマイズロジック : Step 10 (時間設定)	0	0	
U71	Customizing Logic output signal 1 (Output selection) カスタマイズロジック出力信号 1 (出力選択)	0	0	
U72	Customizing Logic output signal 2 (Output selection) カスタマイズロジック出力信号 2 (出力選択)	0	0	
U73	Customizing Logic output signal 3 (Output selection) カスタマイズロジック出力信号 3 (出力選択)	0	0	
U74	Customizing Logic output signal 4 (Output selection) カスタマイズロジック出力信号 4 (出力選択)	0	0	
U75	Customizing Logic output signal 5 (Output selection) カスタマイズロジック出力信号 5 (出力選択)	0	0	
U81	Customizing Logic output signal 1 (Function selection) カスタマイズロジック出力信号 1 (機能選択)	100	100	
U82	Customizing Logic output signal 2 (Function selection) カスタマイズロジック出力信号 2 (機能選択)	100	100	

FRN3.7G1S-2(Ladler Arm Inverter) Setting List
FRN3.7G1S-2(給湯アーム用インバーター) 設定表

※変更した場合に記載下さい。

FNNo	Function Name 設定項目	Default 初期値	Setting 設定値	Final 最終値
U83	Customizing Logic output signal 3 (Function selection) カスタマイズロジック出力信号 3 (機能選択)	100	100	
U84	Customizing Logic output signal 4 (Function selection) カスタマイズロジック出力信号 4 (機能選択)	100	100	
U85	Customizing Logic output signal 5 (Function selection) カスタマイズロジック出力信号 5 (機能選択)	100	100	
U91	Customizing Logic Time monitor (Step selection) カスタマイズロジックタイマモニタ (ステップ選択)	1	1	
y01	RS-485 Communication 1 (Station address) RS-485設定 1 (ステーションアドレス)	1	1	
y02	RS-485 Communication 1 (Communications error processing) RS-485設定 1 (エラー発生時動作選択)	0	0	
y03	RS-485 Communication 1 (Timer) RS-485設定 1 (タイマ時間)	2	2	
y04	RS-485 Communication 1 (Baud rate) RS-485設定 1 (伝送速度)	3	3	
y05	RS-485 Communication 1 (Data length) RS-485設定 1 (データ長選択)	0	0	
y06	RS-485 Communication 1 (Parity check) RS-485設定 1 (パリティビット選択)	0	0	
y07	RS-485 Communication 1 (Stop bits) RS-485設定 1 (ストップビット選択)	0	0	
y08	RS-485 Communication 1 (No-response error detection time) RS-485設定 1 (通信断検出時間)	0	0	
y09	RS-485 Communication 1 (Response interval) RS-485設定 1 (応答インターバル時間)	0.01	0.01	
y10	RS-485 Communication 1 (Protocol selection) RS-485設定 1 (プロトコル選択)	1	1	
y11	RS-485 Communication 2 (Station address) RS-485設定 2 (ステーションアドレス)	1	1	
y12	RS-485 Communication 2 (Communications error processing) RS-485設定 2 (エラー発生時動作選択)	0	0	
y13	RS-485 Communication 2 (Timer) RS-485設定 2 (タイマ時間)	2	2	
y14	RS-485 Communication 2 (Baud rate) RS-485設定 2 (伝送速度)	3	3	
y15	RS-485 Communication 2 (Data length) RS-485設定 2 (データ長選択)	0	0	
y16	RS-485 Communication 2 (Parity check) RS-485設定 2 (パリティビット選択)	0	0	
y17	RS-485 Communication 2 (Stop bits) RS-485設定 2 (ストップビット選択)	0	0	
y18	RS-485 Communication 2 (No-response error detection time) RS-485設定 2 (通信断検出時間)	0	0	
y19	RS-485 Communication 2 (Response interval) RS-485設定 2 (応答インターバル時間)	0.01	0.01	
y20	RS-485 Communication 2 (Protocol selection) RS-485設定 2 (プロトコル選択)	0	0	
y97	Communication Data Storage Selection 通信データ保存方式選択	0	0	
y98	Bus Link Function (Mode selection) バス機能 (動作選択)	0	0	
y99	Loader Link Function (Mode selection) 支援用リンク機能 (動作選択)	0	0	
o19	DI Option (DI polarity selection) DIオプション (DI極性選択)	0	0	
o20	DI Option (DI mode selection) DIオプション (DIモード選択)	0	0	
o21	DO Option (DO mode selection) DOオプション (DOモード選択)	0	0	
o27	Transmission Error (Operation selection) 伝送異常 (動作選択)	0	0	
o28	Transmission Error (Timer time) 伝送異常 (タイマ時間)	0	0	
o30	Bus Setting parameter 01 バス設定パラメータ 01	0	0	
o31	Bus Setting parameter 02 バス設定パラメータ 02	0	0	
o32	Bus Setting parameter 03 バス設定パラメータ 03	0	0	
o33	Bus Setting parameter 04 バス設定パラメータ 04	0	0	
o34	Bus Setting parameter 05 バス設定パラメータ 05	0	0	
o35	Bus Setting parameter 06 バス設定パラメータ 06	0	0	
o36	Bus Setting parameter 07 バス設定パラメータ 07	0	0	

FRN3.7G1S-2(Ladler Arm Inverter) Setting List
FRN3.7G1S-2(給湯アーム用インバーター) 設定表

※変更した場合に記載下さい。

FNo	Function Name 設定項目	Default 初期値	Setting 設定値	Final 最終値
o37	Bus Setting parameter 08 バス設定パラメータ 08	0	0	
o38	Bus Setting parameter 09 バス設定パラメータ 09	0	0	
o39	Bus Setting parameter 10 バス設定パラメータ 10	0	0	