

形3G3RV-A□

高機能型汎用インバータ

取扱説明書

このたびは、SYSDRIVE 形3G3RVシリーズをお買い求めいただきまして、誠にありがとうございます。
この製品を安全に正しくご使用いただくために、お使いになる前に、この取扱説明書と安全上のご注意および下記マニュアルを熟読し、機器の知識、安全上の情報、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。また、お読みになったあとと、いつも手元においておく使用ください。

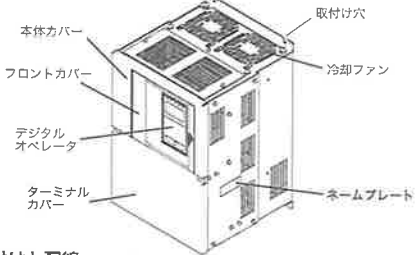
マニュアル名称	マニュアル番号
3G3RV ユーザーズマニュアル	SBCE-340
3G3RV セットアップマニュアル	SBCE-332

オムロン株式会社

© OMRON Corporation 2009 All Rights Reserved.

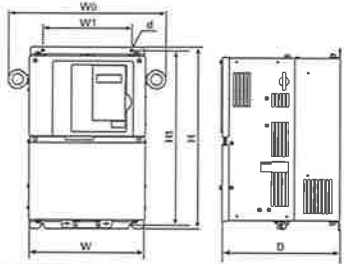
1184422-1A

各部の名称



取付けと配線

■外形寸法

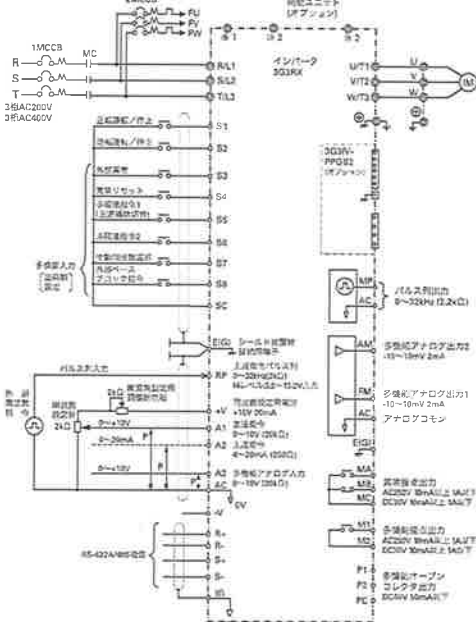


3G3RV-□-V1	W0	W	W1	H	H1	D	d
A2004, A2007 A2015, A2022 A4004, A4007 A4015		140	126	280	266	157	M5
A2037, A2055 A4022, A4037 A4055						177	
A2075, A4075 A4110		200	186	300	285	197	
A2150, A4150 A4189		240	216	350	335	207	
A2189				380			M6
B2220	345	250	195	400	385		
B2300, B4220 B4300	370	275	220	450	435	258	
B4370, B4450 B4550	420	325	260	550	535	283	
B2370 B2450	470	375	260	600	575	288 328	M10
B2550, B2750 B4750, B4900	535	450	325	725	700	348	
B2900, B411K B413K	602	500	370	850	820	358	
B211K		690	575	885	855	378	M12
B416K				916			
B418K, B422K B430K	846 1037	710 916	540 730	1305 1475	1270 1440	413	

[mm]

■標準接続図

詳細については、ユーザーズマニュアルおよびセットアップマニュアルをご参照ください。



■主回路端子台のねじサイズ、締付けトルク、適用電線サイズ

詳細については、該当するユーザーズマニュアルをご参照ください。また、制動折返ユニット・制動ユニットを接続する場合は、取扱説明書(SBCE-302)を参照してください。

3G3RV-□-V1	端子記号	端子ねじサイズ	締付けトルク [N・m]	推奨電線サイズ [mm²] (AWG)
A2004, A2007 A2015, A2022	R/L1, S/L2, T/L3 U/T1, V/T2, W/T3	M4	1.2～1.5	2 (14)
A2037		M4	1.2～1.5	3.5 (12)
A2055		M4	1.2～1.5	5.5 (10)
A2075		M5	2.5	8 (8)
A2110		M5	2.5	14 (6)
A2150		M6	4.0～5.0	30 (4)
A2185, B2220		M8	9.0～10.0	30 (3)
B2300		M8	9.0～10.0	50 (1)
B2370		M10	17.6～22.5	60 (2/0)
B2450		M10	17.6～22.5	80 (3/0)
B2550	R/L1, S/L2, T/L3 U/T1, V/T2, W/T3	M12	31.4～39.2	50×2P (1/0×2P)
B2750		M10	17.6～22.5	100 (4/0)
B2900	R/L1, S/L2, T/L3 U/T1, V/T2, W/T3	M12	31.4～39.2	80×2P (3/0×2P)
B211K		M12	31.4～39.2	100×2P (4/0×2P)
A4004, A4007 A4015, A4022	R/L1, S/L2, T/L3 U/T1, V/T2, W/T3	M4	1.2～1.5	2 (14)
A4037, A4055		M4	1.2～1.5	3.5 (12)
A4075		M4	1.2～1.5	5.5 (10)
A4110, A4150		M5	2.5	8 (8)
A4185		M6	4.0～5.0	8 (8)
B4220		M6	4.0～5.0	14 (6)
B4300		M6	4.0～5.0	22 (4)
B4370, B4450 B4550		M8	9.0～10.0	38 (2)
		M8	9.0～10.0	50 (1)
B4750		M12	31.4～39.2	60 (2/0)
B4900	R/L1, S/L2, T/L3 U/T1, V/T2, W/T3	M10	17.6～22.5	50 (1/0)
B411K		M12	31.4～39.2	100 (4/0)
B413K	R/L1, S/L2, T/L3 U/T1, V/T2, W/T3	M12	31.4～39.2	80×2P (3/0×2P)
B416K		M12	31.4～39.2	100×2P (4/0×2P)
	R/L1, S/L2, T/L3 U/T1, V/T2, W/T3	M12	31.4～39.2	80×2P (3/0×2P)

3G3RV-□-V1	端子記号	端子ねじサイズ	締付けトルク [N・m]	推奨電線サイズ [mm²] (AWG)
B418K	R/L1, S/L2, T/L3 U/T1, V/T2, W/T3	M16	78.4～98	150×2P (300×2P) 125×2P (250×2P)
B422K	R/L1, S/L2, T/L3 U/T1, V/T2, W/T3	M16	78.4～98	250×2P (500×2P) 200×2P (400×2P)
B430K	R/L1, S/L2, T/L3 U/T1, V/T2, W/T3	M16	78.4～98	125×4P (250×4P) 125×4P (4×4×4P)

デジタルオペレータの操作

オペレータ部	名称	機能
LOCAL	LOCAL/REMOTEキー (運転操作選択)	デジタルオペレータでの運転 (LOCAL) と制御回路端子での運転 (REMOTE) を切り替える際に使います。パラメータ (d2-01) の設定によって、このキーの有効/無効を設定できます。
MENU	MENUキー (メニュー)	各モードを選択します。
ESC	ESCキー (エスケープ)	ENTERキーを押す一つ前の状態に戻ります。
JOG	JOGキー (寸動)	オペレータ運転の場合の寸動運転キーです。
FWD/REV	FWD/REVキー (正転/逆転)	オペレータ運転の場合の回転方向を切り替えます。
RESET	RESET (相違リセット/リセット/相違リ)	パラメータの数値設定時の初値を選択するキーです。異常発生時は異常リセットとして使います。
インクリメント	インクリメントキー	モード、パラメータの番号、設定値 (増加) などを選択します。次の項目およびデータへ進む場合に使用します。
デクリメント	デクリメントキー	モード、パラメータの番号、設定値 (減少) などを選択します。元の項目およびデータへ戻る場合に使用します。
ENTER	ENTERキー (エンター)	各モード、パラメータ、設定値を決定する際に使います。ある画面から一つ先の画面に進む場合にも使用します。
RUN	RUNキー (運転)	オペレータ運転の場合のインバータを起動します。
STOP	STOPキー (停止)	オペレータ運転の場合のインバータを停止します。制御回路端子での運転の場合、パラメータ (d2-02) の設定によって、このキーの有効/無効を設定できます。

パラメーター一覧

設定内容の詳細については、ユーザーズマニュアルおよびセットアップマニュアルをご参照ください。

設定No.	名称	内容・設定範囲
A1-00	オペレータ表示の言語選択	0:英語/1:日本語/2:ドイツ語/3:フランス語 4:イタリア語/5:スペイン語/6:ポルトガル語
A1-02	制動モードの選択	0:PGなしV制動/1:PG付きV制動 2:PGなしベクトル制御/3:PG付きベクトル制御
A1-03	イニシャライズ	0:初期化しない/1:110:ユーザー設定での初期化 220:2ワイヤシフトランスでの初期化 330:3ワイヤシフトランスでの初期化
b1-01	周波数指令の選択	0:デジタルオペレータ/1:制御回路端子 (アナログ入力) 2:RS-422A/485通信/3:オプションカード/4:パルス列入力
b1-02	運転指令の選択	0:デジタルオペレータ/1:制御回路端子 (シーケンス入力) 2:RS-422A/485通信/3:オプションカード
b1-03	停止方法選択	0:減速停止/1:フリーラン停止/2:全領域直戻制動停止 3:タイマ付きフリーラン停止
b1-04	逆転禁止選択	0:逆転可能/1:逆転禁止
b2-02	直戻制動電圧	0～100
b2-03	駆動時直戻制動時間	0.00～10.00
b2-04	停止時直戻制動時間	0.00～10.00
C1-01	加速時間1	
C1-02	加速時間2	
C1-03	加速時間3	
C1-04	加速時間4	
C1-05	加速時間5	
C1-06	加速時間6	
C1-07	加速時間7	
C1-08	減速時間4	
C1-09	減速停止時間	
C1-10	加速時間8の単位	0:0.01秒単位/1:0.1秒単位
C6-01	CT/VT選択	0:CT (低キャリア電圧トルク用途、150%1分) 1:VT (低キャリア電圧トルク用途、120%1分)
C6-02	キャリア周波数選択	0:低容量PWM/1:2.0kHz/2:5.0kHz/3:8.0kHz 4:10kHz/5:12.5kHz/6:15.0kHz F:CG-05のパラメータを使用して詳細設定が可能
d1-01	周波数指令1～16	0.00～300.00
d1-17	寸動周波数指令	0.00～300.00
d2-01	周波数指令上限値	0.0～110.0
d2-02	周波数指令下限値	0.0～110.0

設定No.	名称	内容・設定範囲
E1-01	入力電圧設定	200V級:195～255/400V級:310～510
E1-03	V/fパターン選択	0～E:15種類の固定V/fパターンから選択 F:任意V/fパターン (E1-04～10の設定が可能)
E1-04	最高出力周波数	40.0～300.0
E1-05	最大電圧	200V級:0.0～255.0/400V級:0.0～510.0
E1-07	中間出力周波数	0.0～300.0
E1-08	中間出力周波数電圧	200V級:0.0～255.0/400V級:0.0～510.0
E1-09	最低出力周波数	0.0～300.0
E1-10	最低出力周波数電圧	200V級:0.0～255.0/400V級:0.0～510.0
E2-01	モータ定格電流	インバータ定格出力電流の10～200%
H1-01	端子S3～S8の機能選択	多機能入力端子8の機能を選択。 0:正転/逆転指令/1:ローカル/リモート選択 2:オプション/インバータ本体選択/3:多段速指令1 4:多段速指令2/5:多段速指令3/6:寸動周波数選択 7:加速減速時間選択/8:ベースブロック指令 (a点) 9:ベースブロック指令 (b点)/A:ホールド加速減速停止 B:インバータ過熱予告OH2/C:多機能アナログ入力選択 D:PG付きV/f速度制御なし/E:速度制御解除分リセット F:未使用/10:UP指令/11:DOWN指令/12:FJOG指令 13:FJOG指令/14:異常リセット/15:非常停止 (a点) 16:モータリブ指令/17:非常停止 (b点)/18:タイマ機能入力 19:PG制御キャンセル/1A:加速減速時間選択 1B:正数値のみ許可/1C:スピード指令/1D:スピード指令 1E:アナログ周波数指令サンプル/1F:ホールド 20～2F:外部異常 (任意に設定可能) /30:PID積分リセット 31:PID積分リセット/32:多段速指令4/34:PIDソフトスタート切 35:PID入力特性切替/60:直戻制動指令/61:外部サーチ指令1 62:外部サーチ指令2/63:異常警報指令/64:外部サーチ指令3 65:周波数減速減速指令 (b点)/66:異常警報減速減速指令 (a点) 67:速度テストモード/68:HSB (ハイスリットル制御) 71:速度制御 (ASR) 比例ゲイン切替 78:外部トルク指令の極数反転指令
H2-01	端子M1-M2, P1, P2の機能選択	多機能接点出力端子2の機能を選択。 0:運転中/1:零速/2:周波数 (速度) 一致1 3:任意周波数 (速度) 一致/4:周波数 (FOUT) 検出1 5:周波数 (FOUT) 検出2/6:インバータ運転準備完了 7:主回路低電圧 (UV) 検出/8:ベースブロック中 (a点) 9:周波数指令選択状態/A:運転指令状態 B:過トルク/アングルトルク検出 (b点) C:周波数指令喪失中/D:取付形制動抵抗不良/E:異常 F:未使用/10:故障警/11:異常リセット/12:タイマ機能出力 13:周波数 (速度) 一致/14:任意周波数 (速度) 一致2 15:周波数 (FOUT) 検出3/16:周波数 (FOUT) 検出4 17:過トルク/アングルトルク検出 (c点) 18:過トルク/アングルトルク検出 (d点) 19:過トルク/アングルトルク検出 (e点) 20:ベースブロック2 (b点)/1C:モータ選択 (2モータ選択中) 21:異常動作中/1E:異常リブ指令/1F:モータ過熱警告アラーム字 22:インバータ過熱予告OHアラーム字/30:トルクリミット中 31:速度リミット中/32:速度制御動作中/33:セレーバ完了 36:周波数 (FOUT) 検出5/37:運転中 38:内部冷却ファン故障検出中
L1-01	モータ保護機能選択	0:無効/1:汎用モータの保護/2:インバータ専用モータの保護/3:ベクトル専用モータの保護
L1-02	モータ保護時間	0.1～5.0
L2-01	瞬時停電動作選択	0:無効/1:有効/2:CPU動作中有効
L2-02	瞬時停電補償時間	0～25.5
L3-01	加速中ストール防止機能選択	0:無効/1:有効/2:最速調整
L3-04	減速中ストール防止機能選択	0:無効/1:有効/2:最速調整/3:有効 (制動抵抗付き)
L3-05	運転中ストール防止機能選択	0:無効/1:減速時間1/2:減速時間2
L3-11	過電圧抑制機能選択	0:無効/1:有効
L3-12	過電圧抑制電圧レベル	200V級:350～390/400V級:700～780

OMRON

3G3RV-A SYSDRIVE Inverter

INSTRUCTION MANUAL

Thank you for purchasing 3G3RV Inverter. To ensure the safe operation, please be sure to read the safety precautions provided in this document along with all of the user manuals for the inverter. Please be sure you are using the most recent versions of the user manuals. Keep this instruction manual and all of the manuals in a safe location and be sure that they are readily available to the final user of the products.

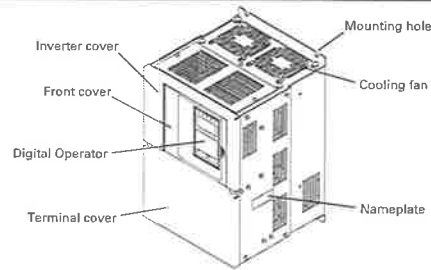
Manual Name	Cat.No.
3G3RV User's Manual	I549-E1

OMRON Corporation

© OMRON Corporation 2009 All Rights Reserved.

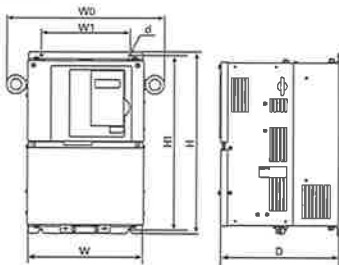
1184422-1A

Names of Parts



Installation and Wiring

Dimensions



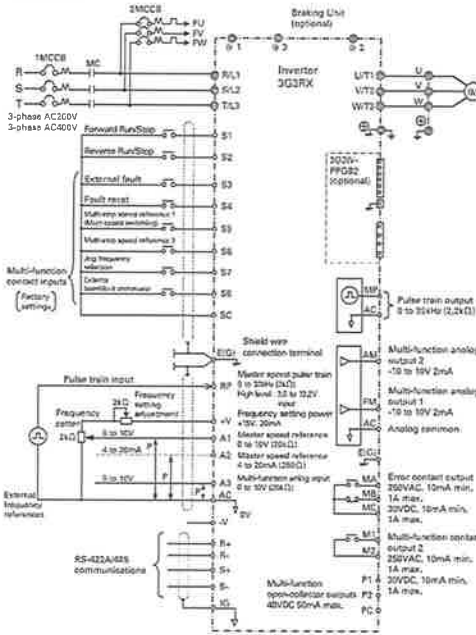
3G3RV-□V1	WD	W	W1	H	H1	D	d
A2004, A2007 A2015, A2022 A4004, A4007 A4015	-	140	126	280	266	157	M5
A2037, A2055 A4022, A4037 A4055						177	
A2075, A4075 A4110		200	186	300	285	197	
A2110				310			
A2150, A4150 A4185		240	216	350	335	207	
A2185	380						
B2220	345	250	195	400	385	258	M6
B2300, B4220 B4300	370	275	220	450	435		
B4370, B4450 B4550	420	325	260	550	535	283	M10
B2370	470	375	250	600	575	298	
B2450						328	
B2550, B2750 B4750, B4900	535	450	325	725	700	348	
B2900, B411K B413K	602	500	370	850	820	358	M12
B211K	890	575	445	885	855	378	
B416K				916			
B418K, B422K B430K	846	710	540	1305	1270	413	
	1037	916	730	1475	1440		

[mm]

[mm]

Standard Connection Diagram

Please check the User's Manual and Setup Manual about details of the standard connections.



Screw size, Screw tightening torque and Wire size

Please check the User's Manual and Setup Manual about details of the wiring contents. Refer to User's Manual (I526-E1-C) for wire sizes for Braking Resistor Units and Braking Units.

3G3RV-A V1	Terminal symbol	Terminal screw	Screw tightening torque [N·m]	Recommended wire size [mm²] (AWG)
A2004, A2007 A2015, A2022	R/L1, S/L2, T/L3 U/T1, V/T2, W/T3	M4	1.2 to 1.5	2 (14)
A2037		M4	1.2 to 1.5	3.5 (12)
A2055		M4	1.2 to 1.5	5.5 (10)
A2075		M5	2.5	8 (8)
A2110		M5	2.5	14 (6)
A2150		M6	4.0 to 5.0	30 (4)
A2185, B2220		M8	9.0 to 10.0	30 (3)
B2300		M8	9.0 to 10.0	50 (1)
B2370		M10	17.6 to 22.5	60 (2/0)
B2450		M10	17.6 to 22.5	80 (3/0)
B2550	R/L1, S/L2, T/L3 U/T1, V/T2, W/T3	M12	31.4 to 39.2	50×2P (1/0×2P)
B2750	R/L1, S/L2, T/L3 U/T1, V/T2, W/T3	M12	31.4 to 39.2	80×2P (3/0×2P)
B2900	R/L1, S/L2, T/L3 U/T1, V/T2, W/T3	M12	31.4 to 39.2	150×2P (250×2P) 100×2P (4/0×2P)
B211K	R/L1, S/L2, T/L3 U/T1, V/T2, W/T3	M12	31.4 to 39.2	200×2P (350×2P) 150×2P (300×2P)
A4004, A4007 A4015, A4022 A4037, A4055 A4075 A4110, A4150 A4185	R/L1, S/L2, T/L3 U/T1, V/T2, W/T3	M4	1.2 to 1.5	2 (14)
A4185		M4	1.2 to 1.5	3.5 (12)
A4185		M4	1.2 to 1.5	5.5 (10)
A4185		M5	2.5	8 (8)
A4185		M6	4.0 to 5.0	8 (8)
B4220		M8	4.0 to 5.0	14 (6)
B4300		M6	4.0 to 5.0	22 (4)
B4370, B4450 B4550		M8	9.0 to 10.0	38 (2)
		M8	9.0 to 10.0	50 (1)
B4750		M12	31.4 to 39.2	60 (2/0)
B4900	R/L1, S/L2, T/L3 U/T1, V/T2, W/T3	M10	17.6 to 22.5	50 (1/0)
B411K	R/L1, S/L2, T/L3 U/T1, V/T2, W/T3	M12	31.4 to 39.2	100 (4/0)
B413K	R/L1, S/L2, T/L3 U/T1, V/T2, W/T3	M12	31.4 to 39.2	50×2P (1/0×2P)
B416K	R/L1, S/L2, T/L3 U/T1, V/T2, W/T3	M12	31.4 to 39.2	80×2P (3/0×2P) 60×2P (2/0×2P)
B418K	R/L1, S/L2, T/L3 U/T1, V/T2, W/T3	M12	31.4 to 39.2	100×2P (4/0×2P) 80×2P (3/0×2P)

3G3RV-A V1	Terminal symbol	Terminal screw	Screw tightening torque [N·m]	Recommended wire size [mm²] (AWG)
B418K	R/L1, S/L2, T/L3 U/T1, V/T2, W/T3	M16	78.4 to 98	150×2P (300×2P) 125×2P (250×2P)
B422K	R/L1, S/L2, T/L3 U/T1, V/T2, W/T3	M16	78.4 to 98	250×2P (500×2P) 200×2P (400×2P)
B430K	R/L1, S/L2, T/L3 U/T1, V/T2, W/T3	M16	78.4 to 98	125×4P (250×4P) 125×4P (4/0×4P)

Digital Operator

Appearance	Name	Function
LOCAL/REMOTE Key	LOCAL/REMOTE Key	Switches between operation via the Digital Operator (LOCAL) and control circuit terminal operation (REMOTE). This Key can be enabled or disabled by setting parameter o2-01.
MENU Key	MENU Key	Selects menu items (modes).
ESC Key	ESC Key	Returns to the status before the ENTER Key was pressed.
JOG Key	JOG Key	Enables jog operation when the Inverter is being operated from the Digital Operator.
FWD/REV Key	FWD/REV Key	Selects the rotation direction of the motor when the Inverter is being operated from the Digital Operator.
Digit Selection/RESET Key	Digit Selection/RESET Key	Sets the number of digits for parameter settings. Also acts as the Reset Key when a fault has occurred.
Increment Key	Increment Key	Selects menu items, sets parameter numbers, and increments set values. Used to move to the next item or data.
Decrement Key	Decrement Key	Selects menu items, sets parameter numbers, and increments set values. Used to move to the previous item or data.
ENTER Key	ENTER Key	Pressed to enter menu items, parameters, and set values. Also used to switch from one screen to another.
RUN Key	RUN Key	Starts the Inverter operation when the Inverter is being controlled by the Digital Operator.
STOP Key	STOP Key	STOP Key Stops Inverter operation. This Key can be enabled or disabled when operating from the control circuit terminal by setting parameter o2-02.

List of Parameters

Please check the User's Manual and Setup Manual about details of the setting contents.

No.	Name	Description or Setting Range
A1-00	Language selection for Digital Operator display	0:English /1:Japanese /2:German /3:French /4:Italian /5:Spanish /6:Portuguese
A1-02	Control method selection	0:V/F control /1:V/F with PG /2:Open loop vector /3:Flux vector
A1-03	Initialize	0:No initializing 1110:Initializes using the User parameters 2220:Initializes using a two-wire sequence 3330:Initializes using a three-wire sequence
b1-01	Reference selection	0:Digital Operator 1:Control circuit terminal (analog input) 2:RS-422A/485 communications 3:Option board /4:Pulse train input
b1-02	Operation method selection	0:Digital Operator 1:Control circuit terminal (sequence input) 2:RS-422A/485 communications /3:Option board
b1-03	Stopping method selection	0:Deceleration to stop /1:Coast to stop /2:DC injection braking stop (Stops faster than coast stop, no regenerative operation) 3:Coast to stop with timer (Run Commands are disregarded during deceleration)
b1-04	Prohibition of reverse operation	0:Reverse enabled 1:Reverse disabled
b2-02	DC injection braking current	0 to 100
b2-03	DC injection braking time at start	0.00 to 10.00
b2-04	DC injection braking time at stop	0.00 to 10.00
C1-01	Acceleration time 1	0.0 to 6000.0
C1-02	Deceleration time 1	
C1-03	Acceleration time 2	
C1-04	Deceleration time 2	
C1-05	Acceleration time 3	
C1-06	Deceleration time 3	
C1-07	Acceleration time 4	
C1-08	Deceleration time 4	
C1-09	Emergency stop time	
C1-10	Accel/decel time setting unit	0:0.01-second units 1:0.1-second units
C6-01	CT/VT selection	0:CT (low carrier, parameter torque, 150% per minute) 1:VT (high carrier, variable torque, 120% per minute)

No.	Name	Description or Setting Range
C6-02	Carrier frequency selection	0:Low-noise PWM /1:2.0 kHz /2:5.0 kHz /3:8.0 kHz /4:10.0 kHz /5:12.5 kHz /6:15.0 kHz /7:Enables detailed settings using parameters C6-03 to C6-05
d1-01 to 16	Frequency reference 1 to 16	0.00 to 300.00
d1-17	Jog frequency reference	0.00 to 300.00
d2-01	Frequency reference upper limit	0.0 to 110.0
d2-02	Frequency reference lower limit	0.0 to 110.0
E1-01	Input voltage setting	200V class:155 to 255 /400V class:310 to 510
E1-03	V/F pattern selection	0 to E-Select from the 15 preset patterns F:Custom user-set patterns (Applicable for settings E1-04 to E1-10)
E1-04	Max. output frequency	40.0 to 300.0
E1-05	Max. voltage	200V class:0.0 to 255.0 /400V class:0.0 to 510.0
E1-07	Mid. output frequency	0.0 to 300.0
E1-08	Mid. output frequency voltage	200V class:0.0 to 255.0 /400V class:0.0 to 510.0
E1-09	Min. output frequency	0.0 to 300.0
E1-10	Min. output frequency voltage	200V class:0.0 to 255.0 /400V class:0.0 to 510.0
E2-01	Motor rated current	10% to 200% of the inverter's rated output current
HT-01 to 06	Terminal S3 to S8 function selection	0:Forward/Reverse Run Command /1:Local/Remote selection /2:Option/Inverter selection /3:Multi-step speed reference /4:Multi-step speed reference2 /5:Multi-step speed reference3 /6:Jog frequency command /7:Accel/decel time /8:External baseblock NO /9:External baseblock NC /A:Acceleration/deceleration ramp hold /B:0Hz alarm signal input /C:Multi-function analog input selection /D:No V/f control with PG /E:Speed control integral reset /F:Not used /10:Up command /11:Down command /12:FJOG command /13:RJOG command /14:Fault reset /15:Emergency stop (Normally open condition) /16:Motor switch command /17:Emergency stop (Normally closed condition) /18:Timer function input /19:PID control disable /1A:Accel/Decel time2 /1B:Parameters write enable /1C:Trim control increase /1D:Trim control decrease /1E: Analog frequency reference sample/hold /20 to 2F:External fault (Desired settings possible) /30:PID control integral reset /31:PID control integral hold /32:Multi-step speed reference4 /34:PID soft start ON/OFF /35:PID input characteristics switch /B0:DC injection braking command /G1:External search command /G2:External search command2 /G3:Field weakening command /G4:External speed search command3 /G5:KEB (deceleration at momentary power loss) command /G6:KEB (deceleration at momentary power loss) command (NO contact) /G7:Communications test mode /G8:High-slip braking (HSB) /7:Speed/torque control change /72:Zero-servo command /77:Speed control (ASR) proportional gain switch /78:Polarity reversing command for external torque reference
H2-01 to 03	Terminal M1-M2, P1/P2 function selection	0:During run /1:Zero-speed /2:Frequency agree1 /3:Desired frequency agree1 /4:Frequency (FOUT) detection1 /5:Frequency (FOUT) detection2 /6:Inverter operation ready /7:During DC bus undervoltage (UV) detection 8:During baseblock (ON) during baseblock /8:Frequency reference selection /A:Run Command selection status 8:Overvoltage/undervoltage detection1 NO /C:Loss of frequency reference /D:Braking resistor fault /E:Fault /F:Not used /10:Minor fault /11:Fault reset command active /12:Timer function output /13:Frequency agree2 /14:Desired frequency agree2 /15:Frequency detection3 /16:Frequency detection4 /17:Overvoltage/undervoltage detection1 NC /18:Overvoltage/undervoltage detection2 NO /19:Overvoltage/undervoltage detection2 NC /1A:During reverse run /1B:During baseblock2 /1C:Motor selection (Motor2 selected) /1D:During regeneration /1E:Restart enabled /1F:Motor overload (OL), including OH3) pre-alarm /20:Inverter overheat (OH) pre-alarm /30:During torque limit /31:During speed limit /32:Speed control circuit operating for torque control /33:Zero-servo end /36:Frequency (FOUT) detection5 /37:During run /38:Inverter's Cooling Fan Fault detected
L1-01	Motor protection selection	0:Disabled /1:General-purpose motor protection /2:Inverter motor protection /3:Vector motor protection
L1-02	Motor protection time constant	0.1 to 5.0
L2-01	Momentary power loss detection	0:Disabled /1:Enabled 2:Enabled while CPU is operating
L2-02	Momentary power loss ride-thru time	0 to 25.5
L3-01	Stall prevention selection during accel	0:Disabled /1:Enabled /2:Intelligent acceleration mode
L3-04	Stall prevention selection during decel	0:Disabled /1:Enabled /2:Intelligent acceleration mode 3:Enabled (with Braking Resistor Unit)
L3-05	Stall prevention selection during run	0:Disabled /1:Deceleration time1 /2:Deceleration time2
L3-11	Overvoltage inhibit selection	0:Disabled /1:Enabled
L3-12	Overvoltage inhibit voltage level	200V class : 350 to 390 400V class : 700 to 780