

超高機能インバータ

VCD

SERIES

適用モータ容量/200Vクラス 0.4~55kW  
400Vクラス 0.75~75kW

特長

トリップしにくい

超高機能

ワイドレンジ

型式	64
仕様	64
外形図/寸法表	66
配線図	68
端子説明	68
パラメーター一覧	70
操作パネル説明	72
保護機能	73
専用オプション	74
運転例	75
オプション	92

トリップしにくいタフネス設

# 型式

VCD- 1 1 0 -  

	なし	H1	H2
電圧クラス	200V	400V	380V

適用モータ容量(kW)	0.4	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5	11	15	18.5	22	30	37	45	55	75
-------------	-----	------	-----	-----	-----	-----	-----	----	----	------	----	----	----	----	----	----

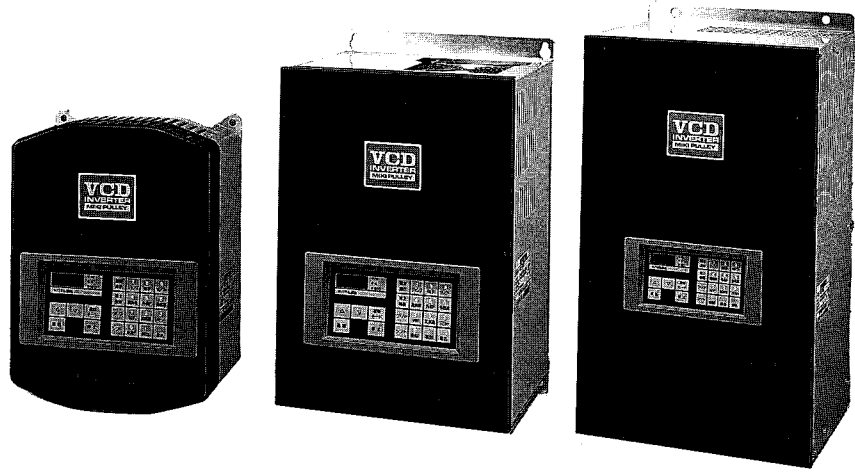
# 仕様

## 200Vクラス

(表29)

型 式		04	07	15	22	37	55	75	110	150	185	220	300	370	450	550	
出 力	定格モータ容量(kW)	0.4	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5	11	15	18.5	22	30	37	45	55	
	定格電流(A)	3.0	5.0	7.5	10.0	16.5	25	33	49	66	73	88	120	144	180	220	
	定格容量(kVA)	1.0	2.0	3.0	4.0	6.5	9.5	13	19	25	28	34	46	55	69	84	
電 源	定格電圧	三相AC200/220V(60Hz時)															
	定格周波数	50/60Hz(±5%)															
制 御	制御方式	正弦波PWM制御															
	出力周波数範囲	0.1~400Hz															
	周波数分解能	0.1Hz: 操作/パネル入力, 0.03Hz: アナログ入力, 0.01Hz: コンピュータインターフェース入力															
	周波数精度	±0.5%(25°C±10°C)															
	電圧/周波数 特性	基底周波数: 25~400Hz, 二乗低減/パターン選択															
	過電流耐量	150% 2分間(定格電流)															
	制動方式	回生制動	回生放電制動					コンデンサチャージ制動									
		直流制動	ブレーキ開始周波数, ブレーキ動作時間, ブレーキトルク 調整可														
	加減速時間	0.1~6000秒 直線, S字1・2															
	周波数設定信号	DC0~+10V(内部インピーダンス30kΩ), DC0~+5V(内部インピーダンス15kΩ), DC4~20mA(内部インピーダンス250Ω)															
運転機能	正転, 逆転, 寸動, 減速停止, フリーラン停止, 7速運転, リトライ, ソフトストール, 瞬時再始動, 簡易/パターン運転																
出力信号	周波数メータ出力, 電流計出力, トリップ信号, 速度到達信号, 上・下限周波数信号																
パネル表示	出力周波数, 警報表示, トリップ要因, フリー単位, データ&状態, メモ機能																
保護機能	カレントリミット, 過電流遮断, 回生過電圧遮断, 瞬時停電保護, 不足電源電圧遮断, ストール防止, 電子サーマル, 負荷側地絡, 過熱保護, CPUエラー																
環 境	周囲温度	-10~+40°C(凍結のないこと)															
	相対湿度	90%以下(結露のないこと)															
	振動	5 m/s <sup>2</sup> 以下															
	その他	標高1000m以下, 腐食ガス, 塵埃, 研削液, 金属粉のないこと															
保護機能	閉鎖形								開放形								
質量(kg)	5	5	6	7	7	12	12	19	20	25	25	32	36	64	65		

※200Vクラス75kW用は製作できません。



# 仕様

## 400V・380Vクラス

(表30)

型 式		07	15	22	37	55	75	110	150	185	220	300	370	450	550	750	
出 力	定格モータ容量(kW)	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5	11	15	18.5	22	30	37	45	55	75	
	定格電流(A)	2.5	4.0	5.0	8.5	13	17	25	33	37	44	60	72	90	110	144	
	定格容量(kVA)	2.0	3.0	4.0	6.5	9.5	13	19	25	28	34	46	55	69	84	110	
電 源	定格電圧	三相AC400/460V(380V)(60Hz時)															
	定格電圧	三相AC400~440/460V(380V)(±10%)															
	定格周波数	50/60Hz(50Hz)(±5%)															
制 御	制御方式	正弦波PWM制御															
	出力周波数範囲	0.1~400Hz															
	周波数分解能	0.1Hz：操作/パネル入力, 0.03Hz：アナログ入力, 0.01Hz：コンピュータインターフェース入力															
	周波数精度	±0.5%(25°C±10°C)															
	電圧/周波数 特性	基底周波数：25~400Hz, 二乗低減/パターン選択															
	過電流耐量	150% 2分間(定格電流)															
	制動方式	回生制動	コンデンサチャージ制動														
		直流制動	ブレーキ開始周波数, ブレーキ動作時間, ブレーキトルク 調整可														
	加減速時間	0.1~6000秒 直線, S字1・2															
	周波数設定信号	DC0~+10V(内部インピーダンス30kΩ), DC0~+5V(内部インピーダンス15kΩ), DC4~20mA(内部インピーダンス250Ω)															
	運転機能	正転, 逆転, 寸動, 減速停止, フリーラン停止, 7速運転, リトライ, ソフトストール, 瞬停再始動, 簡易/パターン運転															
	出力信号	周波数メータ出力, 電流計出力, トリップ信号, 速度到達信号, 上・下限周波数信号															
パネル表示	出力周波数, 警報表示, トリップ要因, フリー単位, テータ&状態, メモ機能																
保護機能	カレントリミット, 過電流遮断, 回生過電圧遮断, 瞬時停電保護, 不足電源電圧遮断, ストール防止, 電子サーマル, 負荷側地絡, 過熱保護, CPUエラー																
環 境	周囲温度	-10~+40°C(凍結のないこと)															
	相対湿度	90%以下(結露のないこと)															
	振動	5 m/s <sup>2</sup> 以下															
	その他	標高1000m以下, 腐食ガス, 塵埃, 研削液, 金属粉のないこと															
保護機能	閉鎖形									開放形							
質量(kg)	11	11	11	11	13	13	19	20	27	27	34	38	39	40	65		

\*400V・380Vクラス0.4kW用は製作できません。

# 外形图/寸法表

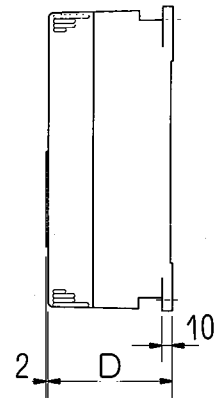
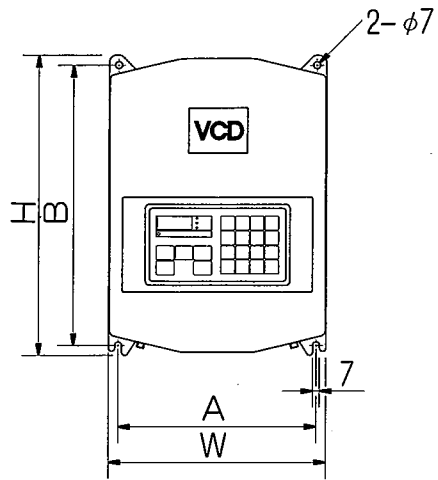


图35

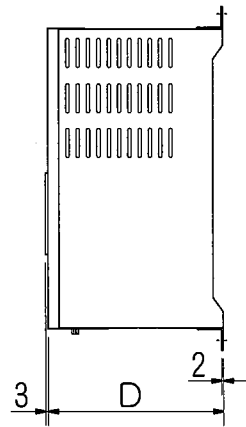
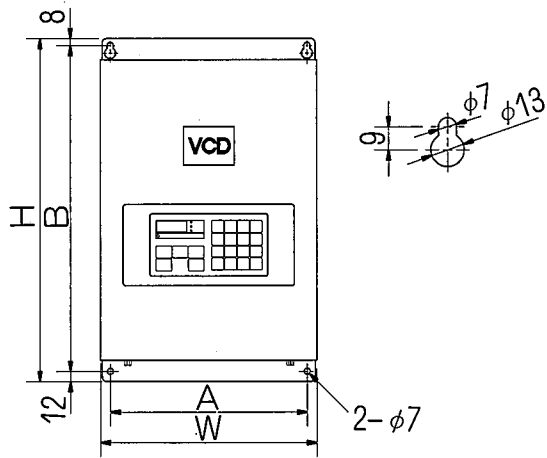


图36

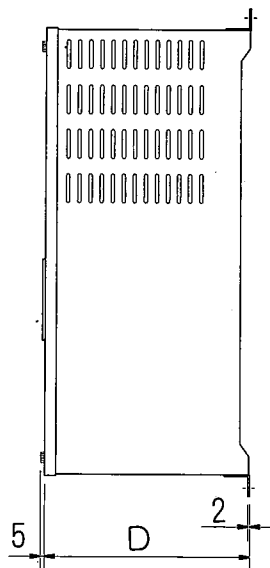
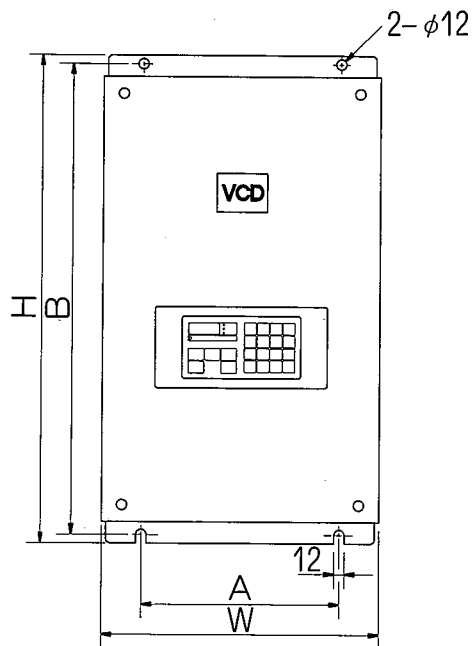


图37

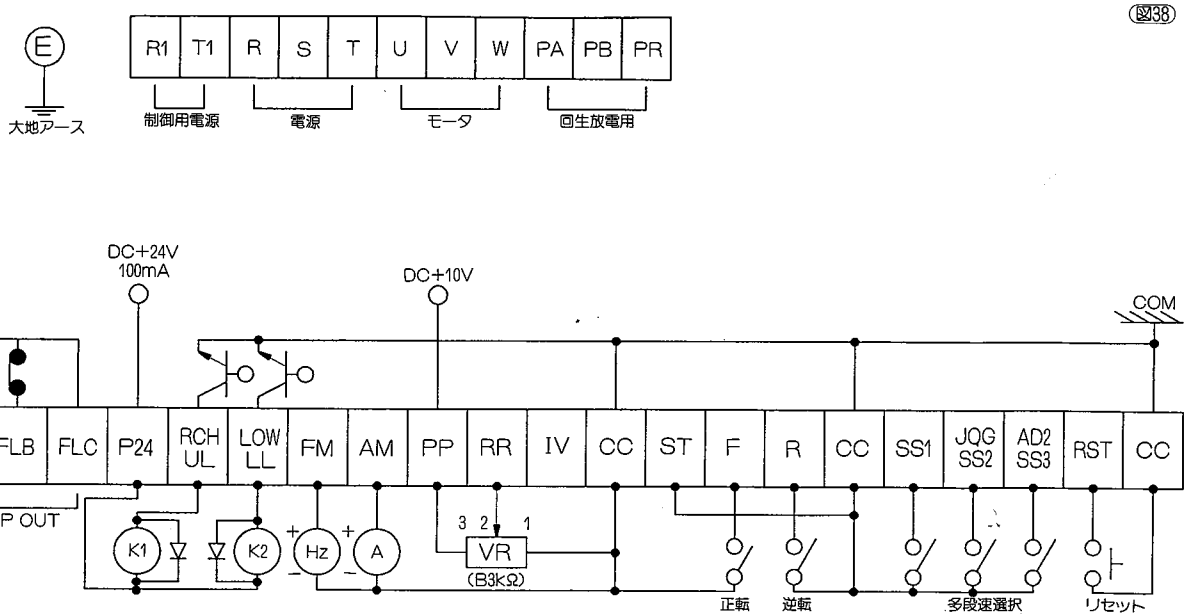


(表31)

型 式	W	H	D	A	B	図
VCD-04	220	300	125	200	280	35
VCD-07	220	300	125	200	280	
VCD-15	220	300	165	200	280	
VCD-22	220	300	165	200	280	
VCD-37	220	300	165	200	280	
VCD-55	253	400	204	230	380	36
VCD-75	253	400	204	230	380	
VCD-110	253	460	269	230	440	
VCD-150	253	460	269	230	440	37
VCD-185	322	570	240	230	550	
VCD-220	322	570	240	230	550	
VCD-300	375	570	240	230	550	
VCD-370	375	680	240	230	660	
VCD-450	390	870	260	250	850	
VCD-550	390	870	260	250	850	36
VCD-07-H1,H2	253	350	190	230	330	
VCD-15-H1,H2	253	350	190	230	330	
VCD-22-H1,H2	253	350	190	230	330	
VCD-37-H1,H2	253	350	190	230	330	
VCD-55-H1,H2	253	400	204	230	380	
VCD-75-H1,H2	253	400	204	230	380	
VCD-110-H1,H2	253	460	269	230	440	
VCD-150-H1,H2	253	460	269	230	440	37
VCD-185-H1,H2	322	570	240	230	550	
VCD-220-H1,H2	322	570	240	230	550	
VCD-300-H1,H2	375	570	240	230	550	
VCD-370-H1,H2	375	680	240	230	660	
VCD-450-H1,H2	375	680	240	230	660	
VCD-550-H1,H2	375	680	260	230	660	37
VCD-750-H1,H2	390	870	260	250	850	

15kW以下の機種はアタッチメントを取り付けると簡単にフィン出し構造になります。  
全閉盤への収納も簡単に対応できます。

# 配線図



# 端子説明

表32

	記号	名称	機能説明
主回路	R S T	電源入力端子	商用電源 三相AC200V-50Hz, 200~230V-60Hz, または400~440V-50Hz, 400~460V-60Hz, 380V-50Hzに接続します。 ※1
	U V W	出力端子	三相モータに接続します。
	E	アース端子	インバータを接地するための端子です。
	R1 T1	制御回路用電源端子	単相200V-50Hz, 200~230V-60Hz, または400~440V-50Hz, 400~460V-60Hz, 380V-50Hz電源に接続してください。制御回路用電源です。 ※1
	R20 T20	操作回路用電源出力端子	操作回路用電源出力 単相AC200V出力(400V・380Vクラスのみ)
	PA PB PC PR	回生放電抵抗、 回生放電ユニット用端子	回生放電抵抗、または回生放電ユニット(オプション)に接続してください。
	制御回路	FLA FLB FLC	トリップ出力端子

※1 18.5kW以上は400V-50Hz、400~460V-60Hz



# パラメーター一覧

表33

レベル	番号	パラメーター名	表示	パラメーター設定	
				調整範囲	出荷設定
第1機能	0	標準設定モード	tyP	1, 2, 3	3
		最高周波数	FH	30~400Hz	80Hz
	1	トルクブースト	ub	0~30%	3%
		自動トルクブースト	Aub	0, 1	0
		基底周波数	uL	25~400Hz	60Hz
		V/Fパターン	Pt.	0, 1	0
	2	加速時間1	ACC1	0.1~6000秒	10秒
		減速時間1	DEC1	0.1~6000秒	10秒
		加減速1のパターン	Pt.1	0, 1, 2	0
		加速時間2	ACC2	0.1~6000秒	10秒
		減速時間2	DEC2	0.1~6000秒	10秒
		加減速2のパターン	Pt.2	0, 1, 2	1
	3	加減速1・2の選択	SEL2	0, 1	0
		上限周波数	UL	0~最高周波数	80Hz
	4	下限周波数	LL	0~上限周波数	0Hz
		電子サーマル保護レベル	thr	10~100%	100%
		ストール防止動作レベル	StL	10~150%	150%
	5	電子サーマル保護特性選択	SEL4	0, 1, 2, 3	0
		IVポイント1の設定信号	P1	0~100%	20%
		ポイント1の出力周波数	F-P1	0~最高周波数	0Hz
IVポイント2の設定信号		P2	0~100%	100%	
ポイント2の出力周波数		F-P2	0~最高周波数	80Hz	
6	RR端子入力優先	rr.CC	0, 1	0	
	ジョギング運転周波数	JOG	0.0~20Hz	5Hz	
	ジョギング停止パターン	J.StP	0, 1, 2	0	
	1段速度運転周波数	Sr1	下限~上限周波数	0Hz	
	2段速度運転周波数	Sr2	下限~上限周波数	0Hz	
	3段速度運転周波数	Sr3	下限~上限周波数	0Hz	
	4段速度運転周波数	Sr4	下限~上限周波数	0Hz	
	5段速度運転周波数	Sr5	下限~上限周波数	0Hz	
	6段速度運転周波数	Sr6	下限~上限周波数	0Hz	
	7段速度運転周波数	Sr7	下限~上限周波数	0Hz	
7	ジャンプ周波数1	FJ1	0~最高周波数	0Hz	
	ジャンプ幅1	bFJ1	0~最高周波数	0Hz	
	ジャンプ周波数2	FJ2	0~最高周波数	0Hz	
	ジャンプ幅2	bFJ2	0~最高周波数	0Hz	
	ジャンプ周波数3	FJ3	0~最高周波数	0Hz	
	ジャンプ幅3	bFJ3	0~最高周波数	0Hz	
8	入力端子選択	I.tb	0, 1, 2, 3	2	
	出力端子選択	O.tb	0, 1, 2, 3	3	
9	正転・逆転選択	F.r	0, 1	1	
	トリップ保持選択	tr.CL	0, 1	0	
	リトライ選択	rtRY	0, 1	0	
	瞬停再始動選択	RrSt	0, 1	0	
	瞬停ノンストップ制御	Uu.C	0, 1	0	



レベル	番号	パラメータ名	表示	パラメータ設定	
				調整範囲	出荷設定
第2機能	0	始動周波数	<i>F-St</i>	0~10Hz	0Hz
		運転開始周波数	<i>F.run</i>	0~最高周波数	0Hz
		運転開始周波数ヒステリシス	<i>E.HYS</i>	0~最高周波数	0Hz
	1	直流制動開始周波数	<i>dbF</i>	0~10Hz	0Hz
		直流制動量	<i>dbu</i>	0~20%	0%
		直流制動時間	<i>dbt</i>	0~5秒	0秒
	2	フリー単位倍率	<i>dSP.2</i>	0, 0.01~200	0
	3	低速度信号出力周波数	<i>LF</i>	0~最高周波数	0.5Hz
		速度到達選択	<i>rCH</i>	0, 1	0
		速度到達検出幅	<i>rrCH</i>	0~最高周波数	2.5Hz
		速度到達指定周波数	<i>FrCH</i>	0~最高周波数	0Hz
	4	出力電圧調整	<i>P.OUt</i>	0~100%:標準 (0~120%:オプション)	100%
		回生制動選択	<i>Pb</i>	0, 1, 2	0
		過電圧制限動作選択	<i>OPS.S</i>	0, 1	0
	5	FB、PI選択	<i>Fb.PI</i>	0, 1, 2	0
		比例ゲイン	<i>GP</i>	0~9999	0
		積分ゲイン	<i>GI</i>	0~9999	0
		アンチハントゲイン	<i>GR</i>	0~255	0
		一次遅れフィルタ定数	<i>GFS</i>	0~255	0
		PGフィードバック選択	<i>PG</i>	0, 1, 2	0
		PG変換係数	<i>CO nu</i>	0~9999	0
	6	PWMキャリア周波数	<i>CF</i>	0.5~3kHz	1.5kHz
	7	オプション端子選択	<i>OPt</i>	0~12	0
		メモ機能(インバータ番号)	<i>I.no.</i>	0~31	0
		ポーレート(RS232C)	<i>b.rAt</i>	0, 1, 2, 3, 4	0
		通信ビット	<i>SNOD</i>	0, 1	0
		通信パリティおよびストップビット	<i>SSCr</i>	0~5	0
		商用電源切換オプション出力	<i>C.ChG</i>	0, 1	0
	8	パターン運転モード	<i>P.SEL</i>	0, 1, 2, 3	0
		パターン時間選択	<i>Pt.t</i>	0, 1	0
パターンくり返し回数		<i>Pt.n</i>	0~255	0	
パターン運転1の時間		<i>Pt.1t</i>	0~8000, 9999	0	
パターン運転1の正/逆、加減速選択		<i>Pt.1</i>	0, 1, 2, 3	0	
パターン運転2の時間		<i>Pt.2t</i>	0~8000, 9999	0	
パターン運転2の正/逆、加減速選択		<i>Pt.2</i>	0, 1, 2, 3	0	
パターン運転3の時間		<i>Pt.3t</i>	0~8000, 9999	0	
パターン運転3の正/逆、加減速選択		<i>Pt.3</i>	0, 1, 2, 3	0	
パターン運転4の時間		<i>Pt.4t</i>	0~8000, 9999	0	
パターン運転4の正/逆、加減速選択		<i>Pt.4</i>	0, 1, 2, 3	0	
パターン運転5の時間		<i>Pt.5t</i>	0~8000, 9999	0	
パターン運転5の正/逆、加減速選択		<i>Pt.5</i>	0, 1, 2, 3	0	
パターン運転6の時間		<i>Pt.6t</i>	0~8000, 9999	0	
パターン運転6の正/逆、加減速選択		<i>Pt.6</i>	0, 1, 2, 3	0	
パターン運転7の時間	<i>Pt.7t</i>	0~8000, 9999	0		
パターン運転7の正/逆、加減速選択	<i>Pt.7</i>	0, 1, 2, 3	0		
9	コマンドモード選択	<i>C.NOd</i>	0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7	7	
	周波数設定モード選択	<i>F.NOd</i>	0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7	7	
	パラメータ設定モード選択	<i>P.NOd</i>	0, 1, 2, 3	3	

インバータ

速度制御サーボモータ

直流モータ

エリイカレント式無段変速モータ

ゼロトルクストップ

ヘルツ式無段変速インバータ

ヘルツ式無段変速機単体

技術資料

# 操作パネル説明

図39

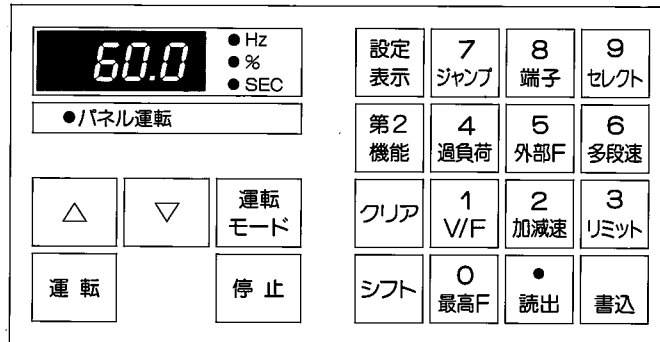


表34

操 作	動 作	図中番号
1) 電源ON	インバータに電源を投入してください。 モニタディスプレイに一瞬 OFF を表示し 0.0 が表示されます。	0.0 ①
2) 運 転 モ ー ド	「パネル運転」LEDが点灯して、パネルでの操作モードになります。 (もう一度「運転モード」を押すとLEDは消灯します。)	② ③
3) イ)	運転周波数を設定します。イ)、□) どちらの方法でも設定できます。 数字で設定する方法 (10Hzに設定する場合) 10 と FC を交互に表示し、10Hzに設定できます。	④
	1 0 書込	: 10 → FC → : 10 ⑤
□)	△ ▽ で設定する方法 (5.5Hzに設定する場合) △ を押し続けるとモニタディスプレイの数字が増えます。 5.5になった時点で「書込」を押すと 5.5 と FC を交互に表示し、5.5Hzに設定できます。 ▽ を押し続けると数字が減ります。	⑥
	△ 書込 ▽	: 5.5 → : FC → : 5.5 ⑥
4) 運 転	周波数が上昇してモータは正転し始めます。	⑦
5) 停 止	周波数が下降してモータは減速して停止します。	⑧

その他の操作 (□は押すキーを表します。)

項 目	操 作
フリーラン停止	第2機能 停止 出力をOFFします。モータはフリーラン停止します。
非常停止	停止 停止 出力をOFFし故障検出信号を出力します。モータはフリーラン停止します。 ☆自動運転中や遠方運転中(「パネル運転」LEDが消灯している状態)に非常停止ができます。 ☆クリア 書込 で非常停止がリセットできます。
逆転/正転	設定表示 9 セレクト 読出 0 書込 設定表示 運転 で逆転します。 設定表示 9 セレクト 読出 1 書込 設定表示 運転 で正転します。
ジョギング運転	第2機能 0 △ 運転 でジョギング正転 第2機能 0 ▽ 運転 でジョギング逆転 ☆クリア または 停止 でジョギング運転モードを終了します。
操作を間違った時のリセット	設定表示 または 設定表示 設定表示
トリップ時のリセット	クリア 書込



# 保護機能

VCDインバータは次のように分類される保護機能を内蔵しています。

- ① 異常表示のみでトリップはしないもの
- ② 警報表示のみでトリップはしないもの
- ③ 異常表示と同時にトリップして保護するもの

\*トリップ表示している状態で「シフト」を押すと

トリップ時の①運転周波数②運転方向③周波数設定値④出力電流⑤出力電圧⑥入力端子状態⑦出力端子状態等をモニタできます。

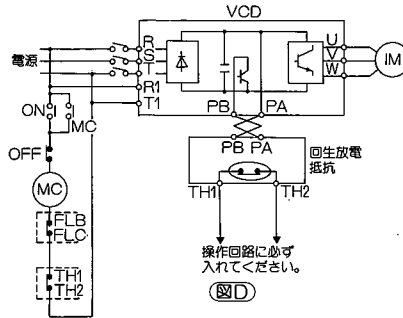
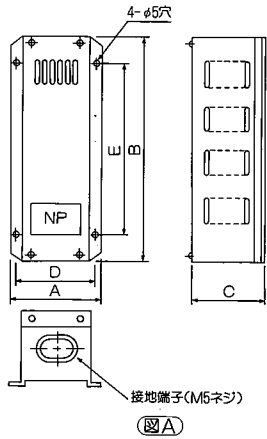
(表35)

分類	機能	表示	内容 / 対策
③	加速中過電流	OC1	加速時間(ACT)の設定を長くしてください。 トルクブースト量(Lb)を小さくしてください。
	減速中過電流	OC2	減速時間(dEC)の設定を長くしてください。
	運転中過電流	OC3	負荷が急変しました。 負荷の変動を少なくしてください。
	過電流(始動時アーム過電流)	OC4	主回路端子をチェックしてください。
	過電流(始動時負荷側過電流)	OC5	出力主回路配線、モータの絶縁が不良です。 配線および電源状態をチェックしてください。
	回生放電抵抗過電流	OCr	回生放電回路の主回路素子をチェックしてください。 主回路ヒューズをチェックしてください。(5.5kW、7.5kWの場合)
	減速中過電圧	OP2	減速時間(dEC)の設定を長くしてください。 オプションの回生放電抵抗/回生放電ユニットを付けてください。
	過電圧	OP	電源電圧をチェックしてください。
①	電源側不足電圧	POFF	入力電圧が低下しています。 電源状態と入力側配線をチェックしてください。
	直流主回路不足電圧	NOFF	入力電圧が低下しています。 電源状態と入力側配線をチェックしてください。主回路電源がOFFで制御電源をONする とこの表示が出ます。パネル運転ランプが点滅している場合は「停止」を押してください。 次に、主回路電源をONすると表示は消えて運転ができるようになります。 主回路ヒューズをチェックしてください。(5.5kW以上の機種の場合)
③	過負荷	OL	負荷が重いので負荷を軽くしてください。 特性が不適当です。50Hz定格のモータを60Hz基底周波数の設定で運転していないかチェックしてください。 インバータの定格を大きくしてください。
	回生放電抵抗過負荷	OLr	停止頻度を下げてください。 減速時間(dEC)の設定を長くしてください。 回生放電抵抗の容量を大きくしてください。
	過熱	OH	冷却用ファンが動作しているかチェックしてください。 周囲温度が高くないかチェックしてください。
	負荷側地絡	EF	負荷側に地絡が発生していないかチェックしてください。
	非常停止	E	自動運転中および遠方運転中にパネルで停止をしています。
	非常停止の確認	E0FF	自動運転中および遠方運転中にパネルで停止の操作をしています。 「停止」を押すと非常停止します。 中止する場合は「クリア」「書込」と操作してください。
①	周波数設定信号異常	Err.1	周波数設定信号のポイント1とポイント2の設定が近すぎます。 ポイント1とポイント2を離して再設定してください。
③	本体RAM異常	Err.2	本体マイコンのRAMが異常です。
	本体ROM異常	Err.3	本体マイコンのROMが異常です。
①	パネルRAM異常	Err.4	操作/パネルマイコンのRAMが異常です。
	パネルROM異常	Err.5	操作/パネルマイコンのROMが異常です。
	パネルキー異常	Err.6	操作/パネルのキーが異常です。
③	E <sup>2</sup> PROM異常	EEP	内部の各種データが異常です。
		EEP2	過去のトリップ原因のデータが異常です。一度電源をOFFしてから再度電源をONして ください。
		EEP3	設定データが異常です。再度データを設定してください。
①	伝送異常	Err.t	パネルと本体との間に伝送異常がありました。パネルと本体との接続をチェックしてください。
②	ストール防止警報	C	加速時間(ACT)の設定を長くしてください。
	過電圧警報	P	減速時間(dEC)の設定を長くしてください。 オプションの回生放電抵抗/回生放電ユニットを付けてください。
	過負荷警報	L	負荷が重いので負荷を軽くしてください。 インバータの定格を大きくしてください。
	設定値異常警報 (エラー表示とデータを交互に2回表示)	Err.U Err.O UL.LL EH.FH2	データの読出時および書込時に設定値に異常がありました。 設定値に間違いがないかチェックしてもう一度設定してください。

注) 上記表の数値などは、使用条件により異なる場合があります。

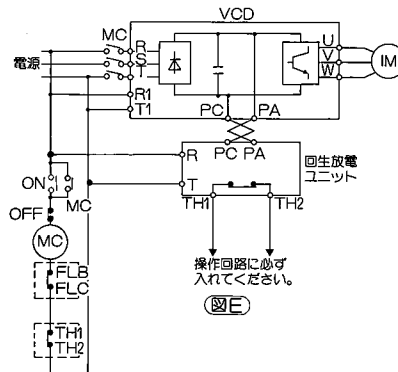
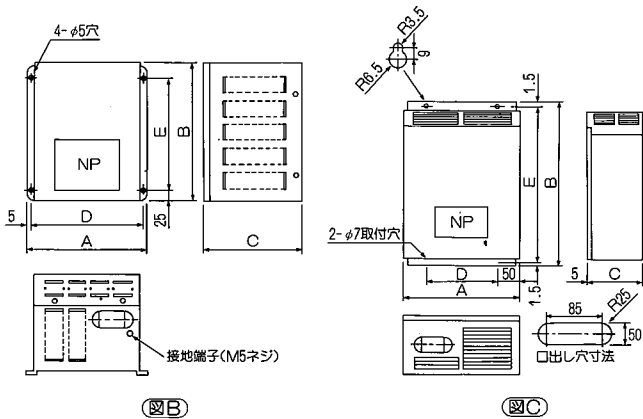
# 専用オプション

## 回生放電抵抗



インバータの端子「FLB」「FLC」は400Vを印加できません。  
400Vクラスの場合は補助リレーを介して操作回路を構成してください。

## 回生放電ユニット



インバータの端子「FLB」「FLC」は400Vを印加できません。  
400Vクラスの場合は補助リレーを介して操作回路を構成してください。

表36

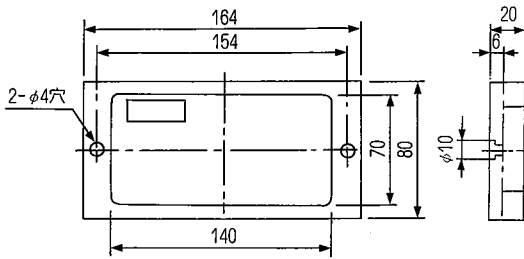
型式	回生放電抵抗と回生放電ユニット型式	定格	寸法					外形図 接続図	概略質量 (kg)	
			A	B	C	D	E			
VCD-55	PBR3-2055	40Ω-120W×2P	120	320	100	110	230	A	D	4
VCD-75	PBR3-2075	30Ω-220W×2P		350	190					
VCD-110	PB3-2110	30Ω-220W×3P	240	280	200	230	230	B	E	7
VCD-150	PB3-2150	30Ω-220W×4P								
VCD-185	PB3-2300	5Ω-200W×3P2S	350	515	200	250	500	C		13
VCD-220										
VCD-300										
VCD-370										
VCD-450	PB3-2550	5Ω-200W×5P2S	400	565	200	250	550		E	17
VCD-550										
VCD-07-H1	PBR3-4037	160Ω-120W×1P	120	320	100	110	230	A		3.5
VCD-15-H1										
VCD-22-H1										
VCD-37-H1										
VCD-55-H1	PBR3-4055	120Ω-120W×2P	120	320	100	110	230		A	4
VCD-75-H1										
VCD-110-H1	PB3-4110	120Ω-220W×3P	240	280	200	230	230	B	E	6
VCD-150-H1										
VCD-185-H1	PB3-4300	20Ω-200W×3P2S	350	515	200	250	500	C		13
VCD-220-H1										
VCD-300-H1										
VCD-370-H1										
VCD-450-H1	PB3-4550	20Ω-200W×5P2S	400	565	200	250	550		E	17
VCD-550-H1										



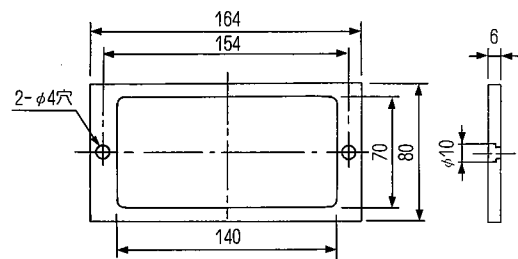
### ■外部引出し用操作パネル

図40

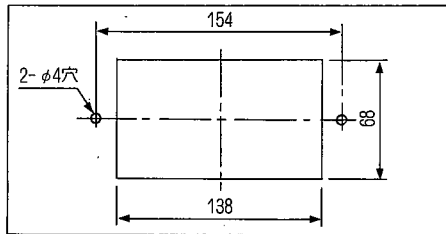
外部引出し用操作パネル



外部操作パネル外形図



化粧パネル外形図

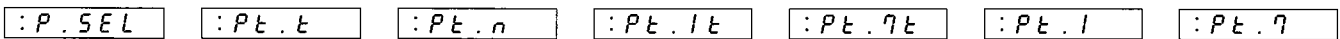


パネルカット寸法図

ケーブル：操作パネル別出し用に1m、3m、5mのケーブルをオプションにて対応いたします。  
 操作パネルは、インバータについている操作パネルを取りはずし専用ケーブルにて引出して使用します。  
 化粧パネルで、取りはずした操作パネル部の角穴を塞ぎます。

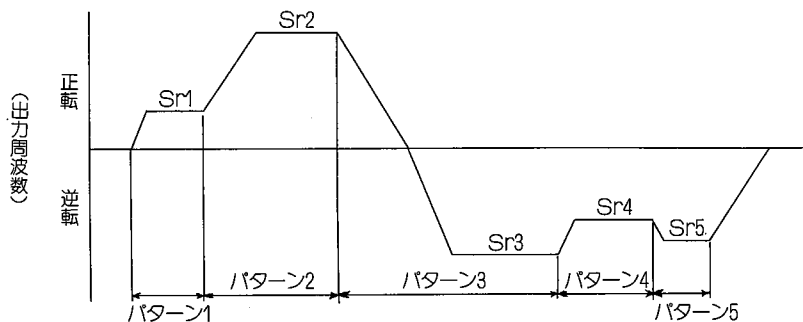
## 運転例

### 簡易パターン運転



予め設定した運転周波数、運転時間、加減速パターンにしたがって自動運転ができます。  
 外部に制御のためのシーケンスは必要ありません。

図41



パターン運転周波数(Sr1~Sr7)の設定：0~最高周波数Hz  
 パターン運転時間(Pt.1t~Pt.7t)の設定：0~8000秒、連続/パターン運転の状態(Pt.1~Pt.7)の設定：正転/逆転、加減速1・2ができます。

運転のしかたとしてはパネルからの運転、端子への接点信号入力による運転、上位コンピュータからの運転ができます。(繰り返し運転もできます。)