

取扱説明書 ecomoteod Monitor FD-1

CE



JP

目次

1	はじめに (注意) 1.1 標記の説明 1.2 警告表示の説明	4 4 4
2	安全の為の注意 21 全般	5 5 5 6 6
3	機能と特徴	6
4	操作と表示 4.1 スタンバイモード	8 9
5	取付方法 5.1 コントローラーの取付け 5.2 センサーの取付け	9 9 10
6	接続方法 6.1 端子接続 6.2 電源電圧(電源) 6.2.1 AC電源 6.2.2 DC電源 6.3 入力 6.3.1 センサーの接続(In1、2) 6.3.2 リセット入力(リセット1、2) 6.3.3 標準入力回路 Fx 6.4 出力 6.4.1 リレー出力(出力1、2) 6.4.2 トランジスタ出力(出力1、2)	10 10 10 11 11 11 12 13 13 13
7	パラメータ表 7.1 システムパラメータ 7.1.1 FO1 7.1.2 FO2	14 15 15 15

7.1.3 SOx1	6
7.1.4 ST11	6
7.1.5 SC11	6
7.1.6 NC11	7
7.1.7 EVM	7
7.1.8 DIM	7
7.1.9 VER1	7
7.2 アプリケーションパラメータ1	8
7.2.1 CT11	8
7.2.2 DTx	8.JP
7.2.3 FTx1	8
7.2.4 SP21	8
7.2.5 HY21	9
7.2.6 ST21	9
	λ
0 ノロノフ、ノフ	.0 0
0.1 改定所 D11 (山) 10) 10 アイム/2	.0)1
0.2 (成化 m · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	. I)1
0.2.1 KUNL 「*	. I)1
0.2.2 メイムアンド版化2 8.2.3 パラメーク値の設定	. I)1
0.2.3 ハワケー ケ恒の改定2 8.2.4 デフォルト値へのリセット 2	. I 20
0.2.4 アフォルド喧べのクビアド	. <u>~</u>)2
0.2.3 ログ/版化	.2
9 テストモード	22
9.1 テストモードの実行2	22
9.2 テストモードの終了2	22
9.3 テストパラメータ2	23
10 外形寸法図	24
11 技術データ	24
11.1 機能概要	24
11.2 認証 / 規格2	25
12 メンテナンス、修理、廃棄2	25

これは取扱説明書です。

1 はじめに(注意)

この取扱説明書は製品の一部で、製品の正しい取扱い方についての事項が記載されています。

この取扱説明書は、専門の方を対象にしています。専門の方とは、装置の操作または メンテナンス中に起こる可能性のある危険を察知し、避けるための訓練および経験に より知識を持った専門者です。

使用条件、取付け、操作をよく理解するために、ご使用になる前に取扱説明書をお読 みください。 装置の使用の全期間中、この取扱説明書を保管してください。 警告事項および安全な取扱いの為に注意を守ってください。

1.1 標記の説明

- ▶ 操作指示
- > 操作による反応、結果
- […] 設定ボタン、ボタン、表示
- → 参照
- 重要注意事項 誤動作や干渉の原因になりますので、ご注意ください。
- 1 情報 補足注意事項

1.2 警告表示の説明

A WARNING

重大な人的被害の警告。 死亡あるいは重大な傷害が生じる可能性があります。

A CAUTION

人的被害の警告。 傷害が生じる可能性があります。

注意

物的被害の警告。

2 安全の為の注意

2.1 全般

取扱説明書に従ってください。以下に定めた使用上の注意に従わない場合、誤った 操作または取扱いは、人的および設備の安全に重大な影響をもたらす可能性があり ます。

製品の設置および接続は、国内または海外の規格に従ってください。 製品を取付けた 者が、その責任を負うものとなります。

2.2 対象者

JP

製品の設置、配線接続、設定操作は、電気的な知識を持っている人が行なってください。

2.3 接続方法

製品を取扱う前に、外部からの電源を切ってください。また、別供給されているリレー 負荷回路の電源も切ってください。

操作部付近、および接続されるセンサーの電源用端子における追加措置なしに電圧 が供給される為、安全特別低電圧(SELV)の条件に応じた補助電源が供給されてい るか確認してください。

コントローラーのSELV回路に関連する全ての信号の配線は、SELV基準(安全特別低 電圧、他の電気回路から安全に電気的に分離)に適合している必要があります。

外部供給、または内部発生されるSELV電圧が接地に外部接続されている場合、使用 者がその責任を負うものとなり、取付けには各国の規則に従う必要があります。取扱 説明書中の全記述は、SELV電圧が接地されてないコントローラーを対象としていま す。

パルスピックアップ電源用端子への補助電源の供給はできません。 技術データの値 を超える消費電流は、許可されていません。

外部メインスイッチは、スイッチOFFできるコントローラー、および全ての関連する回路に取り付けてください。このメインスイッチはコントローラーに明確に割り当てて ください。

2.4 操作

電源が投入されたコントローラーを取扱う際はご注意ください。これは保護構造IP20 により、知識を持った専門の方のみ許可されています。

製品の構造は端子部分を除いて保護クラスIIに適合しています。 作業者の為の不注意 な接触に対する保護 (IP20:指に対する保護) は、端子ネジが完全に挿入されている 時のみ保証されます。

2.5 取付場所

正しい動作の為に、ツールを使用してのみ分解できる外装(保護構造IP40以上)、また はロックされた配電盤にコントローラーを取り付けてください。 センサーはEN61010規格による1ジュールの打撃エネルギーの試験済みです。

2.6 使用周囲温度

技術データに記載の通り、製品は広い使用周囲温度範囲で動作することが可能です。 よって、追加の内部ヒーティングにより、高温環境で接触される時は、操作部分および 外装壁がかなり高温になる場合があります。

2.7 製品の不正改造

製品に異常がある場合は、製造者にお問い合わせください。製品の不正改造をした 場合、ユーザーや機械の安全に重大な影響をもたらす可能性があります。製品に手を 加えた場合、責任および保証は除外されます。

3 機能と特徴

モニターFD-1は、方向と回転速度を監視するパルス診断システムです。

方向監視

2つの別々の入力チャンネルにより、センサーからのパルス(入力1 → 入力2、または その逆)を測定します。設定するパラメータにより出力1を開閉します。

方向監視のパラメータは、右側または左側からの動作かを事前に設定できます。 設定した方向で検出した時は、リレー出力ON / トランジスタ出力ONします。(ステー タス信号)反対の方向を検出した時は、リレー出力開放 / トランジスタ出力OFF状態 になります。(エラーメッセージ)

回転速度監視

回転速度監視は検出点SP2(RPMまたはHZに設定可能)と入力1の入力周波数を比較して監視し、設定するパラメータより出力2を開閉します。



方向および回転速度監視

- ① センサー
- ② 検出体

③ スイッチング出力1、方向監視(入力1 → 入力2 / 入力2 → 入力1)

④ スイッチング出力2、回転速度監視(入力1)

入力パルスは段階的にシフトされ、最小0.25 ms重なりあわなければなりません。

▲ WARNING

製品はオペレータの安全性に関する安全タスクに承認されていません。 冗長回路へ達するために2つ以上のセンサーからの出力の電気的接続を使用して、 セーフティ関連タスクも使用することができます。全ての適用する技術的規格に従 ってください。

4 操作と表示

Г

		$\begin{array}{c} \hline \\ \hline $			
1	OLED ディスプレイ				
1 A	入力チャンネルと操作モードの表示部				
	СН	入力チャンネル			
	RUN	動作モード(標準動作モード)			
	TST	テスト機能(センサー接続なしでスイッチング機能の確認)			
	PRG	プログラミングモード(パラメータ値の設定)			
	KEY	ロック機能			
1b	実測値とパラメータ値 (5桁)				
	回転速度	0~60,000 RPM			
	パルス	0.1~1,000.0 Hz			
	回転方向	0DIR = 回転方向、パルス出力検出なし 1DIR = 入力1 → 入力2 2DIR = 入力2 → 入力1			
	範囲外の値は、ディスプレイは ""を表示				
1c パラメータの表示(略語)、および実測値の基準単位(3桁)					
1D	D │スタンバイモードで表示、値は非表示(→ 4.1)				

1

2	[▲] 、[▼] ボタン				
	実測値の表示の選択、パラメータの選択、パラメータ値の設定				
3 [Enter / ▶] ボタン					
	動作モードの選択、パラ	ラメータ値の決定、フロントリセット			
4	LED In1/2 (黄)	入力パルス			
5	LED Out1/2 (緑)	出力1と2のスイッチング状態を表示			
	OFF	出力OFF (リレー開放、トランジスタOFF)			
	ON	出力ON (リレーON、トランジスタON)			
	早い点滅	出力保持機能実行中 (SOx:出力の保持)			
	遅い点滅	遅延時間実行中 (DTx:出力の遅延時間)			
6					

4.1 スタンバイモード

10分以上ボタンを押さなかった場合、ディスプレイはスタンバイモードになります。値 と単位は表示されません。スタンバイモードは四角い点滅で確認できます。

値と単位が表示されていない場合でも、コントローラーは設定されたパラメータに基づいて監視機能は動作し続け、それに応じてリレーとトランジスタ出力を切り替えます。

ディスプレイを再度ONにするには、任意のボタンを押してください。

5 取付方法

5.1 コントローラーの取付け

- ▶ 35 mmのDINレールに取付けてください。
- ▶ 製品を取付ける際、空気の流れを良くする為に(内部に熱がこもるのを避ける為)、 周囲のスペースを十分に取ってください。
- ▶ いくつかのコントローラーを並べて取付ける時は、全てのコントローラーの内部 ヒーティングを考慮してください。環境条件は全てのセンサーにおいて従ってくだ さい。

5.2 センサーの取付け

▶ 取扱説明書に従ってください。

6 接続方法

6.1 端子接続



端子接続

A WARNING

9番端子のような、接続されていない端子は使用しないでください。

6.2 電源電圧(電源)

- ▶ 電源電圧は製品ラベルを参照してください。
- ▶ ACの場合は端子7/8、DC 24Vの場合は端子1/2を使用してください。
- ▶ 全ての電源と信号ケーブルは、別々に配置してください。アプリケーションで必要な場合、シールドケーブルを使用してください。

6.2.1 AC電源

▶ AC電源ケーブルは、使用するケーブル径(最大16 A)に従って保護してください。 コントローラーがACで供給される場合、センサー電源用に供給される低電圧は、EN 61010規格、過電圧カテゴリーII、汚染度2に従ったSELV規格を満たしています。 6.2.2 DC電源

- ▶ DC電源は、SELV規格(安全特別低電圧)を満たしていなければなりません。
- ▶ DC電源ケーブル L+ (端子2)は、315 mAのタイムラグヒューズ (5 x 20 mm、また は同等)で外部的に保護してください。

DC電源の端子は、直接センサー電源の端子へ接続されています。

6.3 入力

6.3.1 センサーの接続(In1、2)



センサーの接続

機械的スイッチ(リミットスイッチ等)の接続は、不用意なパルスを発生する恐れがあるため推奨しません。

端子5/6は、センサー電源またはリセット入力用に使用することができます。

6.3.2 リセット入力(リセット1、2)

リセット入力(端子17/18)により、起動遅延時間の開始、出力保持機能のリセットができます。

▶ 内部 DC +24 V 電源(端子5)または外部 DC +24 V 電源を、クローズ接点により 端子17または18に接続します。

出力1のリセット = 端子17

- 出力2のリセット = 端子18
- ▶ 外部電源を使用する場合、この電源の基準ポイント(GND)を、コントローラーの端 子1に接続してください。

接点がオープン(DC +24 Vが供給されない)された時、起動遅延時間、出力保持機能のリセットを開始します。

DC +24 V の連続的な信号は、監視の永久的な保持につながります。 立 すなわち、起動遅延時間中のように、同じ状態が表示されます。 電源の供給がなく、起動遅延時間が経過した時、監視を開始します。

6.3.3 標準入力回路 F...-x



6.4 出力

- 6.4.1 リレー出力(出力1、2)
- ▶ 過剰摩耗を防ぎ、EMC規格に適合するために、接点の干渉抑制は誘導負荷の切り 替えに必要です。

▲ WARNING

AC電源(端子7/8)で動作する場合、電圧供給がリレー出力を介してAC電圧を切り 替えるように、同じ電源ケーブルを使用してください。

リレー出力が非常に小さな電流のスイッチング(例:PLC入力)で使用されてい JP る場合、接触抵抗が発生する可能性があります。この場合、トランジスタ出力を 使用してください。

- 6.4.2 トランジスタ出力(出力1、2)
- ▶ トランジスタ出力には、外部電源DC 24 Vが必要です。(端子3)
- ▶ 外部電源の基準ポイント(GND)は、端子1に接続してください。 接続しないと出力 しません。
- ▶ トランジスタ出力のDC電源用に、SELV基準(安全特別低電圧)を厳守してください。
- ▶ DC電源ケーブル L+ (端子3)は、315 mAのタイムラグヒューズ(5 x 20 mm、または同等)で外部的に保護してください。

7 パラメータ表

パラメータは設定ボタン[▲] / [▼] と [Enter / ▶]によって、下図のように移動します。



①回転速度 / 入力1の入力周波数

② 回転方向
 0DIR = 回転方向、パルス出力検出なし
 1DIR = 入力1→入力2の順
 2DIR = 入力2→入力1の順
 ③ RUNモードに戻る
 A: システムパラメータ

B: アプリケーションパラメータ

7.1 システムパラメータ

7.1.1 FO1

Function Output 1 (出力1の検出機能、方向監視)

1	信号状態 入力1→入力2の順 入力1→入力2の順で検出した場合、リレー出力ON(トランジスタ出力ON) パルスが正しく検出されると、方向が変わるまで出力は残っています。 入力2→入力1の場合は、リレー出力開放 / トランジスタ出力OFF (エラーメッセージ)		
2 信号状態 入力2 → 入力1の順 入力2→入力1の順で検出した場合、リレーON(トランジスタON) パルスが正しく検出されると、出力は方向が変わるまで残っています。 入力1→入力2の場合は、リレー出力開放 / トランジスタ出力OFF(エラーメッセージ		力1の順 出した場合、リレーON(トランジスタON) いると、出力は方向が変わるまで残っています。 、リレー出力開放 / トランジスタ出力OFF(エラーメッセージ)	
設定		1,2	
デフォルト値		1	

7.1.2 FO2

Function Output 2 (出力2の検出機能、回転速度監視)

1	現在値が検出点SP2を下回っている時、リレー出力ON(トランジスタ出力ON) (信号状態: "minimum speed" / "blocked")		
2	現在値が検出点SP2を下回っている時、リレー出力OFF (トランジスタ出力OFF) (エラーメッセージ:"underspeed" / "blocked")		
3	現在値が検出点SP2を上回っている時、リレー出力ON (トランジスタ出力ON) (信号状態: "rotational speed reached")		
4	現在値が検出点SP2を上回っている時、リレー出力OFF(トランジスタ出力OFF) (エラーメッセージ:"overspeed")		
5	設定範囲内でリレー出力ON(トランジス出力ON)		
6 設定範囲内でリレー出力OFF(トランジスタ出力OFF) 5と6の範囲の設定方法は、上限と下限を決め、その値を下の式に当ては		」 力OFF(トランジスタ出力OFF) まは、上限と下限を決め、その値を下の式に当てはめます。	
SP2 = (上限値 + 下限値) ÷ 2		ē(值)÷2	
HY = ((SP - 下限値) ÷ SP) x 100 [%]		÷ SP) x 100 [%]	
設定		1~6	
デフォルト値		2	

7.1.3 SOx

Store Output (出力1/2のラッチ機能)

このパラメータが有効の時、各出力は自動で戻りません。 フロントリセットや外部リセットによりリセットされます。		
設定 0=動作なし		
	1 = ラッチ機能動作(フロントリセット[Enter / ▶]ボタン > 3 秒)	
	2=ラッチ機能動作(フロントリセット、外部リセット)	
デフォルト値	0 = 動作なし	

7.1.4 ST1

Start-Up Delay Time (出力1の起動遅延時間)

装置の起動時、エラーメッセージの制御を可能にします。 電源投入時、または外部リセット時、出力1はこの時間の間、以下の状態になります。 • SC1 = 2 / ST1 > 0.0 s.の場合、タイムセットON (方向信号のプリセット) • SC1 = 1 / ST1 > 0.0 s.の場合、タイムセットOFF (方向信号の抑制)		
設定 0.0~1000.0 s		
デフォルト値	0.0 (起動遅延なし)	

7.1.5 SC1

Start up Conditions (起動時の出力1の状態)

検出機能 (FO1) および起動遅延時間 (ST1) の出力1の起動動作の決定					
出力1のス~	イッチング状態				
SC1 = 1	ST1の間			ST1の後	
の場合			入力1→入力2	入力2→入力1	パルスなし
FO1 = 1	OFF		ON	OFFのまま	OFF
FO1 = 2			OFFのまま	ON	UFF
SC1 = 2	ST1の間			ST1の後	
の場合			入力1→入力2	入力2→入力1	パルスなし
FO1 = 1	ON		ONのまま	OFFに切替え	
FO1 = 2	ON		OFFに切替え	ONのまま	
設定		1、2			
デフォルト値 1		1			

7.1.6 NC1

Number of Cams(検出ドグ数)

検出させるドグの数 (測定周波数 ÷ NCx = 表示速度RPM) 測定周波数 NCx = 1 の設定のままにしてください。		
設定	1~999	
デフォルト値	1	

7.1.7 EVM

Evaluation Mode (診断モード)

0	 「方向検出 "Fast" 出力は最初に検出する入力パルスでONになります。 パルスの順番が変わると、出力は直ちに戻ります。 センサーエラーの場合、出力は残りのセンサーの検出 / 未検出により変わります。 		
1	方向検出 "Safe" 2番目のセンサーが検出するパルスが入力に送られるまで、出力は切り替わりません。 パルスの順番が変わると、出力は直ちに戻ります。 センサーエラーの場合、設定したリレーは残りのセンサーの最初のパルス後に開放さ れ、開放の状態(トランジスタOFF)のままになります。		
設定		0,1	
デフォルト値		1 (方向検出 "safe")	

7.1.8 DIM

Dimension(入力パルスの表示形式)

Hz または RPM (回転数 / 分) で表示 新しい単位が選択されると、モニターは存在する全ての値を新しい単位に変更します。		
設定 0 = RPM		
	1 = Hz	
デフォルト値	0 = RPM	

7.1.9 VER

Software version (ソフトウェアバージョン)

インストールされたソフトウェアのバージョンが表示されます。(VCOと5桁の数字)

.IP

7.2 アプリケーションパラメータ

7.2.1 CT1

Cycle Time for OUT1(出力1のリセットタイム)

リセットタイムが有効で、設定した時間内に方向が検出されなかった場合、設定時間が経過す ると出力は復帰します。

設定	0.0~1000.0 s
デフォルト値	0.0 (リセットタイム無効)

7.2.2 DTx

Delay Time (出力1/2の遅延時間)

出力1/2のスイッチングディレーを可能にします。 出力は、設定した時間を超えて現在値がスイッチポイントを上回る、または下回った時のみ開 閉します。

設定	0.0~1000.0 s
デフォルト値	0.0

7.2.3 FTx

Fleeting Time (出力1/2の開閉持続時間)

設定した時間中のみ、出力は開閉状態を変えます。		
設定	0.0~1000.0 s	
デフォルト値	0.0 (開閉持続時間無効)	

7.2.4 SP2

Switch Point (出力2の検出点、回転速度監視)

回転速度の検出点。出力2が開閉状態を変える境界点です。(出力機能FO2による)		
設定	0.1~1000.0 Hz / 1~60,000 RPM(DIMによる)	
デフォルト値	500 RPM	

7.2.5 HY2

Hysteresis (検出点SP2のヒステリシス)

ヒステリシスでスイッチポイントSP2とスイッチOFF点の差を決定します。スイッチング出力の チャタリングを制御します。スイッチング機能5/6 (FO2) においては、許容範囲またはエラー範 囲を定義することができます。

設定	SP2の値に対し0.0~1000.0 %
デフォルト値	5.0

7.2.6 ST2

Start-Up Delay Time (出力2の起動遅延時間)

装置の起動時、エラーメッセージの制御を可能にします。 電源投入時、または外部リセット時、検出動作しても出力はこの時間の間ON、またはOFF状態 になります。

設定	0.0~1000.0 s	
デフォルト値	0.0 (起動遅延なし)	

JP

8 プログラミング

WARNING

動作中にプログラミングを行うと、危険な接触電圧が起こる可能性があります。電気的知識のある方により、プログラミングが終了しているか確認してください。

!

動作中のパラメータの変更、特に検出機能や検出点を変更することは、装置や 機械の故障につながる可能性があります。 変更中は装置の電源を切断し、機能を確認してください。

パラメータの変更は次の手順で行ってください。		
1. RUNモードからディスプレイモードにします。	[Enter / ▶]ボタン	
2. 変更したいパラメータ(FOx、SOx、NCxなど)を選択します。	[▲] / [▼]ボタン	
3. プログラムモードにします。	[Enter / ▶]ボタン	
4. パラメータ値の設定、または変更を行います。	[▲] / [▼]ボタン	
5. パラメータ値の決定を行います。	[Enter / ▶]ボタン > 3 秒	
6. RUN モードに戻します。	[Enter / ▶]ボタン > 3 秒	

8.1 設定例 DT1 (出力1のディレータイム)

操作		表示
RUNモードからディスプレイモードにします。(出力1のパラメータ)		
 ▶ [Enter / ▶] ボタンを短く押します。 > 出力1のパラメータ範囲が表示されます。 	CH1	^{RUN} 1 ^vP
変更したいパラメータを選択します。(DT1)		
▶ 希望するパラメータDT1が表示されるまで [▼] ボタンを押します。現在値とパラメータ略語が表示されます。	СН1	^{RUN} D T1
プログラムモードにします。		
 ▶ もう一度[Enter / ▶] ボタンを短く押してください。 > プログラムモードになります。 > PRGが表示され略語が点滅します。 	CH1	RUN PRG 0.0

パラメータ値の設定		
▶ 希望の値が表示されるまで[▲] / [▼] ボタンを押してください。 (→ 8.2.3 数値入力)	CH1	run prg 15.0 Dt1
パラメータ値の決定		
 ▶ 略語が点滅しなくなるまで、[Enter / ▶]ボタンを押してください。 PRGが消えます。 > 新しいパラメータ値が表示され、有効になります。 	СН1	run 15.0 dt1
RUN モードにします。		
 ▶ [Enter / ▶] ボタンを3秒押すか、タイムアウト機能を待ってください。(約15秒) > RUNモードになり、現在値が表示されます。 	CH1	^{RUN} 1665 RPM

8.2 機能説明

- 8.2.1 RUNモード
- 【 電源を入れた時RUNモードになります。(動作モード) [Enter /▶]で新しい値が決定され、事前に設定したパラメータに基づいて監 視機能を実行し、それに応じてリレーおよびトランジスタ出力が切り替わりま す。
- RUNモードで [Enter / ▶] を押し続けることで、コントローラーの監視機能は 無効になります。ボタンが押されている限り無効になります。

8.2.2 タイムアウト機能

プログラミング中に15秒間ボタンを押さないでいると、モニターは設定を変えずに RUNモードになります。

[Enter / ▶] で決定しないとパラメータの変更はできません。

以前に設定したパラメータ値で、監視機能が有効になります。

8.2.3 パラメータ値の設定

▶ [▲] または [▼] を押し続けてください。

1の桁が変わっていき、それから次の桁が変わっていきます。(1、2、3…0) 設定ボタンを離すと、カウント中の桁が点滅します。

[▲] または [▼] を1回ずつ押して設定することもできます。 先行の桁が点減し、設定できます。

21

8.2.4 デフォルト値へのリセット

[▲]と[▼]を押したまま電源を入れると、パラメータは工場で設定された値にリセット されます。すでに入力された全てのパラメータ値は失われます。

8.2.5 ロック機能

パラメータ値を変えることができないように、PRGモードをロックします。 ロック後、 [▲]と[▼]ボタンで、実際の値の確認表示のみ切り替えできます。 パラメータ範囲、PRGモードは選択できません。

ロック機能	ロック解除
▶ [▲] と[▼] ボタンを同時に押し続け てください。	▶ [▲] と[▼] ボタンを同時に押し続けて ください。
> KEY表示が点滅します。	> KEY表示が点滅します。
▶ KEY表示が継続的に表示されたら、 ボタンを離してください。	▶ KEYが表示されなくなった時、ボタン を離してください。

9 テストモード

プログラミングの後で入力パルスの全範囲をモニターでき、本体を取付ける前に全機 能のチェックをすることができます。

自由に設定可能な周波数範囲で入力1のモニターを実行し、選択したスイッチング機 能とスイッチポイントに応じて出力2を切切り替えます。

9.1 テストモードの実行

- ▶ [Enter / ▶]を押したまま電源を入れると実行されます。
- > ディスプレイに"TST"と表示されます。
- > システムおよびアプリケーションパラメータに加えて、テストモード用のパラメータ が使用できるようになります。

9.2 テストモードの終了

▶ 電源を切ってください。

9.3 テストパラメータ



① テスト周波数 入力1

② テストパラメータに戻る

SW1	Sweep on input 1 (監視速度)	
	テスト中に監視する周波数範囲の流れの速度を決定します。	
	設定	1~5 (1 = 速い、5 = 遅い)
	デフォルト値	1
TS1	Test Start on input 1 (テスト入力1のスタート値)	
	テスト中に監視する周波数のスタート値を決定します。	
	設定	1~60,000 RPM / 0.1~1000.0 Hz
	デフォルト値	50 RPM
TP1	Test Stop on input 1 (テスト入力1のストップ値)	
	テスト中に監視する周波数のストップ値を決定します。	
	設定	1~60,000 RPM / 0.1~1000.0 Hz
	デフォルト値	1500 RPM

10 外形寸法図



11 技術データ

11.1 機能概要

コード番号	DR2503
モニタータイプ	FD-1
使用電源電圧 周波数範囲 消費電力	製品ラベル参照
センサータイプ	PNP / NPN: 防爆型センサー (NAMUR)
センサー電源	DC 24 V
入力周波数	
回転速度監視	≤ 5 kHz
方向監視	≤ 1 kHz
リレー出力	2接点出力
開閉電流	≤ 6 A
開閉電圧	≤ AC 250 V ∶ B300、R300
トランジスタ出力	PNP:外部電源供給
開閉電流	≤ 15 mA:短絡保護
開閉電圧	DC 24 V (± 20 %)
保護構造 外装 / 端子	IP 50 / IP 20

コード番号	DR2503
使用周囲温度	-40∼60 °C
保存温度	-40~85 °C
最大相対湿度	80 % (31°C) 50% 直線的に減少 (40 °C)
最大使用高度	2,000 m (基準海面より)
接続方法	21(2段端子) 2 x 2.5 mm²(AWG 14)
cULus 認証試験条件	温度上昇試験用ハウジング寸法 200 x 200 x 150 mm

データシートは次のサイトでご覧いただけます。 www.ifm.com/jp → データシート検索→ コード番号

11.2 認証 / 規格

CE適合証明書、および認証は下記で確認可能です。 www.ifm.com/jp → データシート検索 → コード番号 → その他のインフォメーション

12 メンテナンス、修理、廃棄

この製品は、メンテナンスフリーです。

- ▶ 使用者による修理が可能な部品を含まない為、製品を分解しないでください。 修理等が必要となった場合、必ず当社にご連絡ください。
- ▶ 使用済みのセンサーは産業廃棄物として処理してください。