

DriveWorksEZ ファンクションブロック（命令コマンド）一覧表

2025.03.28
VSUIHAN-A1608-10<7>

◆ 目次

種 類	機 能	ページ
インバータ入力 インバータの制御回路端子の入力をDriveWorksEZプログラムで使用できます	アナログ入力	2
	接点入力	
	パルス列入力	
インバータ出力 インバータの制御回路端子の出力をDriveWorksEZプログラムで使用できます	接点出力	2
オプション入力 インバータのオプション入力をDriveWorksEZプログラムで使用できます	アナログ入力オプション	2
	デジタル入力オプション	
オプション出力 インバータのオプション出力をDriveWorksEZプログラムで使用できます	デジタル出力オプション	2
インバータモニタ インバータのプログラム内の演算値をDriveWorksEZプログラムでモニタできます	数値データモニタ	2
	選択モニタ	
	PGオプションモニタ	
	MEMOBUS数値モニタ	
	論理データモニタ	
	多機能接点出力モニタ	
	MEMOBUS論理モニタ	
インバータ指令 DriveWorksEZプログラムからインバータに指令を入力できます	数値データ指令	3
	論理データ指令	
	DriveWorksEZ異常指令	
	仮想多機能入力	
	PID指令	
	MEMOBUS指令	
キーパッド入力 インバータのカスタムパラメータに設定した値をDriveWorksEZで使用できます	符号なし数値データ入力	3
	符号付き数値データ入力	
	カスタムパラメータ	
	論理データ入力	
キーパッド出力 U8-xx [DriveWorksEZ用カスタムモニタ] をDriveWorksEZで使用することができます	符号なし数値出力	3
	符号付き数値出力	
	カスタムモニタ	
	論理データ出力	
論理データ機能 論理データまたは数値データを入力し、論理データを出力する演算を行う機能です	基本論理回路	4
	S/Rフリップフロップ	
	数値比較機能	
	デジタルタイマ	
	論理シフトレジスタ	
数値データ機能 論理データまたは数値データを入力し、数値データを出力する演算を行う機能です	四則演算	5
	基本算術関数	
	数値選択機能	
	差分機能	
	サンプルホールド機能	
	カウンタ機能	
	PI制御機能	
固定値 DriveWorksEZプログラムで固定値を使用できます	論理データ	5
	数値データ	
通信 インバータの通信機能をDriveWorksEZプログラムにリンクさせます	通信数値読み出し	5
	通信論理読み出し	
	通信数値書き込み	
	通信論理書き込み	
リモート入出力 DriveWorksEZからMEMOBUS/Modbus通信経由でリモート入出力を使用できます	リモート入出力設定	6
	リモートデジタル入力	
	リモートアナログ入力	
	リモートデジタル出力	
	リモートアナログ出力	
仮置きレジスタ DriveWorksEZで数値及び論理データを一時的に保存して使うために使用します	数値データ読み出し	6
	数値データ書き込み	
	論理データ読み出し	
	論理データ書き込み	
	EEPROM数値データ読み出し	
	EEPROM数値データ書き込み	
	EEPROM論理データ読み出し	
	EEPROM論理データ書き込み	
DWAD機能 DriveWorksEZの拡張機能であるDriveWorksAdvance機能を使用できます。 (注) DriveWorksAdvanceの詳細については、当社代理店または営業担当者にお問い合わせください。	DWADファンクションブロックメイン	6
	DWADファンクションブロック論理値入力	
	DWADファンクションブロック数値入力	
	DWADファンクションブロック論理値出力	
	DWADファンクションブロック数値出力	

◆インバータ入力 インバータの制御回路端子の入力をDriveWorksEZプログラムで使用できます。

機 能		ブロック名（命令コマンド）	GA700		CR700*		FSDrive-LIPV		GA500		A1000、U1000		V1000	
			標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版
アナログ入力	多機能アナログ入力端子A1～A3	AI1 ～ AI2	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
		AI3	○	○	○	○	○	○	-	-	○	○	-	-
接点入力	多機能デジタル入力端子S1～S10（論理データ入力）	DI1 ～ DI7	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
		DI8	○	○	○	○	○	○	-	-	○	○	-	-
		DI9 ～ DI10	-	-	○	○	-	-	-	-	-	-	-	-
パルス列入力	パルス列入力端子	RP	○	○	-	-	○	○	○	○	○	○	○	○

* CR700はプラットフォームバージョン（5～）で使用可能です(以下同様)。U8-18［DriveWorksEZプラットフォームバージョン］でプラットフォームバージョンを確認できます。

◆インバータ出力 インバータの制御回路端子の出力をDriveWorksEZプログラムで使用できます。

※（ ）内は使用可能なプラットフォームバージョンです。U8-18［DriveWorksEZプラットフォームバージョン］でプラットフォームバージョンを確認できます。

機 能		ブロック名（命令コマンド）	GA700		CR700		FSDrive-LIPV		GA500		A1000、U1000		V1000	
			標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版
接点出力	多機能デジタル出力端子1～5（論理データ出力）	DO1 ～ DO3	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
		DO4	○（2～）	○（2～）	○	○	-	-	-	-	-	-	-	-
		DO5	-	-	○	○	-	-	-	-	-	-	-	-

◆オプション入力 インバータのオプション入力をDriveWorksEZプログラムで使用できます。

機 能		ブロック名（命令コマンド）	GA700		CR700		FSDrive-LIPV		GA500		A1000、U1000		V1000	
			標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版
アナログ入力オプション	アナログ入力オプションカードAI-A3の端子V1～V3	AI Opt Ch1 ～ AI Opt Ch3	○	○	○	○	○	○	-	-	○	○	-	-
デジタル入力オプション	デジタル入力オプションの端子D0～D7	DI Opt In1 ～ DI Opt In8	○	○	○	○	○	○	-	-	○	○	-	-
	デジタル入力オプションカードDI-A3のBCD入力	DI Opt BCD	○	○	○	○	○	○	-	-	○	○	-	-

◆オプション出力 インバータのオプション出力をDriveWorksEZプログラムで使用できます。

機 能		ブロック名（命令コマンド）	GA700		CR700		FSDrive-LIPV		GA500		A1000、U1000		V1000	
			標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版
デジタル出力オプション	デジタル出力オプションの端子P1-PC～P6-PC	Ext DO1～Ext DO6	○	○	○	○	○	○	-	-	○	○	-	-
	デジタル出力オプションの端子M1-M2	Ext DO7	○	○	○	○	○	○	-	-	○	○	-	-
	デジタル出力オプションの端子M3-M4	Ext DO8	○	○	○	○	○	○	-	-	○	○	-	-

◆インバータモニタ インバータのプログラム内の演算値をDriveWorksEZプログラムでモニタできます。

※（ ）内は使用可能なプラットフォームバージョンです。U8-18［DriveWorksEZプラットフォームバージョン］でプラットフォームバージョンを確認できます。

機 能		ブロック名（命令コマンド）	GA700		CR700		FSDrive-LIPV		GA500		A1000、U1000		V1000	
			標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版
数値データモニタ	周波数指令	Freq Ref	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	出力周波数	Freq Output	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	出力電流	Output AMPS	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	主回路直流電圧	DC Bus Voltage	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	モータ速度	Motor SPD	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	トルク指令	Torque Ref	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
選択モニタ	選択モニタ	Drive Mon1 ～ Drive Mon2	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	拡張モニタ	Ex Dr Mon1 ～ Ex Dr Mon2	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	-	-
PGオプションモニタ	PGパルス周波数モニタ	PG CH1 ～ PG CH2	○	○	○	○	○	○	-	-	○	○	-	-
	PGパルスカウントモニタ（リセット付き）	PGP ZP CH1 ～ PGP ZP CH2	○	○	○	○	○	○	-	-	○	○	-	-
MEMOBUS数値モニタ	MEMOBUSレジスタ読み出し（数値）	MEMOBUS NUM1 ～ MEMOBUS NUM3	○（2～）	○（2～）	○	○	○	○	○	○	-	-	-	-
		MEMOBUS NUM4 ～ MEMOBUS NUM8	-	○（2～）	-	○	-	○	-	○	-	-	-	-

◆インバータモニタ インバータのプログラム内の演算値をDriveWorksEZプログラムでモニタできます。
※（ ）内は使用可能なプラットフォームバージョンです。U8-18 [DriveWorksEZプラットフォームバージョン] でプラットフォームバージョンを確認できます。

機 能		ブロック名（命令コマンド）	GA700		CR700		FSDrive-LIPV		GA500		A1000、U1000		V1000	
			標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版
論理データモニタ	運転中信号	Run X	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	逆転中信号	Run Rev	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	正転中信号	Run Fwd	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	零速信号	Zero Speed	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	周波数（速度）一致信号	Set Speed	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	インバータ運転準備完了信号	Drive Ready	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	軽故障信号	Drive Alarm	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	異常信号	Drive Fault	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	トルクリミット（電流制限）中信号	Drive TQLIM	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	ゼロサーボ完了信号	ZS End	○	○	○	○	○	○	-	-	○	○	-	-
	回生動作中信号	Reg Act	○	○	○	○	○	○	-	-	○	○	-	-
	インバータ内部の運転指令信号	Run Cmd	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	-	-
多機能接点出力モニタ	選択した内部信号（論理データ）	Dr MonL1 ~ Dr MonL2	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	-	-
MEMOBUS論理モニタ	MEMOBUSレジスタ読み出し（論理）	MEMOBUS LOG1 ~ MEMOBUS LOG3	○（2～）	○（2～）	○	○	○	○	○	○	-	-	-	-
		MEMOBUS LOG4 ~ MEMOBUS LOG8	-	○（2～）	-	○	-	○	-	○	-	-	-	-

◆インバータ指令 DriveWorksEZプログラムからインバータに指令を入力できます。
※（ ）内は使用可能なプラットフォームバージョンです。U8-18 [DriveWorksEZプラットフォームバージョン] でプラットフォームバージョンを確認できます。

機 能		ブロック名（命令コマンド）	GA700		CR700		FSDrive-LIPV		GA500		A1000、U1000		V1000	
			標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版
数値データ指令	周波数指令	Freq CMD	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	トルク指令	Torq CMD	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	加減速時間設定指令	ACC DEC	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
論理データ指令	正転指令	Fwd CMD	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	逆転指令	Rev CMD	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	ベースブロック指令	BB CMD	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	直流制動指令	DCINJ	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	非常停止指令	FSTOP	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	DriveWorksEZ周波数指令無効	REF STD	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○
	DriveWorksEZ運転指令無効	RUN STD	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○
DriveWorksEZ異常指令	DriveWorksEZアラーム	DWEZ ALARM	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
		DWEZ ALARM2	○	○	○	○	○	○	○	○	-	-	-	-
		DWEZ ALARM3	-	○	-	○	-	○	-	○	-	-	-	-
		DWEZ ALARM4	-	○（5～）	-	○	-	○	-	-	-	-	-	-
		DWEZ ALARM5	-	○（5～）	-	○	-	○	-	-	-	-	-	-
	DriveWorksEZ異常指令	DWEZ FAULT	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
		DWEZ FAULT2	○	○	○	○	○	○	○	○	-	-	-	-
		DWEZ FAULT3	-	○	-	○	-	○	-	○	-	-	-	-
		DWEZ FAULT4	-	○（5～）	-	○	-	○	-	-	-	-	-	-
		DWEZ FAULT5	-	○（5～）	-	○	-	○	-	-	-	-	-	-
仮想多機能入力	仮想アナログ入力（多機能アナログ入力）	VMF AI	○（2～）	○（2～）	○	○	○	○	○	○	-	-	-	-
	仮想デジタル入力（多機能デジタル入力）	VMF DI1 ~ VMF DI2	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	-	-
		VMF DI3 ~ VMF DI4	-	○	-	○	-	○	-	○	-	-	-	-

◆インバータ指令 DriveWorksEZプログラムからインバータに指令を入力できます。

※（ ）内は使用可能なプラットフォームバージョンです。U8-18 [DriveWorksEZプラットフォームバージョン] でプラットフォームバージョンを確認できます。

機 能		ブロック名（命令コマンド）	GA700		CR700		FSDrive-LIPV		GA500		A1000、U1000		V1000	
			標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版
PID指令	PID比例ゲイン値設定指令	PID PGAIN	-	○	-	-	-	○	-	○	-	○	-	○
	PID積分時間値設定指令	PID Int time	-	○	-	-	-	○	-	○	-	○	-	○
	PID微分時間設定指令	PID Dv time	-	○	-	-	-	○	-	○	-	○	-	○
	PIDオフセット値設定指令	PID Offset	-	○	-	-	-	○	-	○	-	○	-	○
	PID論理指令	PID Disable	-	○	-	-	-	○	-	○	-	○	-	○
		PID I Hold	-	○	-	-	-	○	-	○	-	○	-	○
		PID I Rst	-	○	-	-	-	○	-	○	-	○	-	○
MEMOBUS指令	MEMOBUS数値書き込み1～3	MBUS NUMW1 ～ MBUS NUMW3	○（4～）	○（4～）	○	○	○	○	○（2～）	○（2～）	-	-	-	-
	MEMOBUS数値書き込み4～8	MBUS NUMW4 ～ MBUS NUMW8	-	○（4～）	-	○	-	○	-	○（2～）	-	-	-	-
	MEMOBUS論理書き込み1～3	MBUS LOGW1 ～ MBUS LOGW3	○（4～）	○（4～）	○	○	○	○	○（2～）	○（2～）	-	-	-	-
	MEMOBUS論理書き込み4～8	MBUS LOGW4 ～ MBUS LOGW8	-	○（4～）	-	○	-	○	-	○（2～）	-	-	-	-
	MEMOBUSインタ指令	MBUS ENTER	○（4～）	○（4～）	○	○	○	○	○（2～）	○（2～）	-	-	-	-

◆キーボード入力 インバータのカスタムパラメータに設定した値をDriveWorksEZで使用できます。

機 能		ブロック名（命令コマンド）	GA700		CR700		FSDrive-LIPV		GA500		A1000、U 1000		V1000	
			標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版
数値データ入力	符号なし数値データ入力	Q1-01 ～ Q1-06	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
		Q1-31 ～ Q1-33	○	○	○	○	○	○	○	○	-	-	-	-
		Q1-34 ～ Q1-36	-	○	-	○	-	○	-	○	-	-	-	-
	符号付き数値データ入力	Q1-07 ～ Q1-09	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
		Q1-11	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○	-	-
		Q1-37 ～ Q1-39, Q1-41	-	○	-	○	-	○	-	○	-	-	-	-
	カスタムパラメータ	Q1-12 ～ Q1-15	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○	-	-
		Q1-42 ～ Q1-45	-	○	-	○	-	○	-	○	-	-	-	-
論理データ入力		LOG PAR1 ～ LOG PAR8	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
		LOG PAR11 ～ LOG PAR18	-	○	-	○	-	○	-	○	-	-	-	-
DWADパラメータ	符号なしDWADパラメータ	Q9-01 ～ Q9-38 (注)1	-	○ (5～)	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
	符号付きDWADパラメータ	Q9-03 ～ Q9-40 (注)1	-	○ (5～)	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

（注）1 番号順序が変則になっています。詳しくはDriveWorksEZ操作マニュアルを参照してください。

◆キーボード出力 U8-xx [DriveWorksEZ用カスタムモニタ] をDriveWorksEZで使用することができます。

機 能		ブロック名（命令コマンド）	GA700		CR700		FSDrive-LIPV		GA500		A1000、U 1000		V1000	
			標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版
数値データ出力	符号なし数値出力	U8-01 ~ U8-06	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
		U8-31 ~ U8-33	○	○	○	○	○	○	○	○	-	-	-	-
		U8-34 ~ U8-36	-	○	-	○	-	○	-	○	-	-	-	-
	符号付き数値出力	U8-07 ~ U8-09	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
		U8-21	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○	-	-
		U8-37 ~ U8-39, U8-51	-	○	-	○	-	○	-	○	-	-	-	-
	カスタムモニタ	U8-22 ~ U8-23	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	-	-
		U8-24 ~ U8-25	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○	-	-
		U8-52 ~ U8-55	-	○	-	○	-	○	-	○	-	-	-	-
論理データ出力		LOG MON1 ~ LOG MON8	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
		LOG MON11 ~ LOG MON18	-	○	-	○	-	○	-	○	-	-	-	-

◆論理データ機能 論理データまたは数値データを入力し，論理データを出力する演算を行う機能です。

※（ ）内は使用可能なプラットフォームバージョンです。U8-18〔DriveWorksEZプラットフォームバージョン〕でプラットフォームバージョンを確認できます。

機 能		ブロック名（命令コマンド）	GA700		CR700		FSDrive-LIPV		GA500		A1000、U 1000		V1000	
			標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版
基本論理回路	論理積	AND	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	3入力論理積	AND3	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	-	-
	否定論理積	NAND	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	論理和	OR	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	3入力論理和	OR3	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	-	-
	否定論理和	NOR	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	排他的論理和	XOR	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	否定	NOT	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
S/Rフリップフロップ	S/Rフリップフロップ	SRFF1 ~ SRFF3	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
数値比較機能	比較機能（比較<ヒステリシス幅）	LT	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	-	-
	比較機能（比較≤ヒステリシス幅）	LE	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	比較機能（比較＝許容幅）	EQ	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	比較機能（比較≥ヒステリシス幅）	GE	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	比較機能（比較>ヒステリシス幅）	GT	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	-	-
デジタルタイマ	デジタルタイマ 1～2	TMR1 ~ TMR2	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	デジタルタイマ 3	TMR3	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○
	デジタルタイマ 4（0.0～6553.5秒）	TMR4	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○
	デジタルタイマ 5（0.0～6553.5秒）	TMR5	-	○（5～）	-	○	-	○	-	-	-	-	-	-
	デジタルタイマ 6（0.0～6553.5秒）	TMR6	-	○（5～）	-	○	-	○	-	-	-	-	-	-
	デジタルタイマ8（長時間カウンタ）	TMR8	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	-	-
	デジタルタイマ8 内部カウント値	TMR8 Val	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	-	-
	デジタルタイマ 11（ON/OFFディレイ）	TMR11	-	○（5～）	-	○	-	○	-	-	-	-	-	-
	デジタルタイマ 12（ON/OFFディレイ）	TMR12	-	○（5～）	-	○	-	○	-	-	-	-	-	-
	デジタルタイマ 13（ON/OFFディレイ）	TMR13	-	○（5～）	-	○	-	○	-	-	-	-	-	-
	1ショットタイマ	1 Shot	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
		1 Shot 2	○	○	○	○	○	○	○	○	-	-	-	-
		1 Shot 3	-	○	-	○	-	○	-	○	-	-	-	-
	インターバルタイマ	INTVL TMR	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○
	論理パルス発生器	0.1 sec Pulses	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○
		1.0 sec Pulses	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○
	論理パルス発生器（時間設定機能付き）	x.x sec Pulse	○	○	○	○	○	○	○	○	-	-	-	-
	RTC時間信号出力	CLOCK 1 ~ CLOCK 2	○（2～）	○（2～）	○	○	○	○	○	○	-	-	-	-
論理シフトレジスタ	論理シフトレジスタ	Shift Cntrl	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○
		Shift Bit1 ~ Shift Bit4	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○

◆数値データ機能 論理データまたは数値データを入力し，数値データを出力する演算を行う機能です。

※（ ）内は使用可能なプラットフォームバージョンです。U8-18 [DriveWorksEZプラットフォームバージョン] でプラットフォームバージョンを確認できます。

機 能		ブロック名（命令コマンド）	GA700		CR700		FSDrive-LIPV		GA500		A1000、U1000		V1000	
			標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版
四則演算	加算機能（A+B）	ADD	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	加算機能（A+B+C）	SUM	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	減算機能（A-B）	SUB	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	乗算機能（A×B）	MULT	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	乗算機能（A×B）%出力	MULP	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	乗算機能（入力×10）	ML10	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○
	乗算機能（入力×100）	ML100	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○
	除算機能（A÷B）	DIV	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	除算機能（A÷B）%出力	DIVP	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	除算機能（入力÷10）	DV10	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○
	除算機能（入力÷100）	DV100	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○
基本算術関数	絶対値機能	ABSV	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	符号反転機能	NEGT	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	二乗機能	SQRE	○（2～）	○（2～）	○	○	○	○	○	○	-	-	-	-
	ルート機能	SQRT	○	○	○	○	○	○	○	○	-	-	-	-
	サイン機能（三角関数）	SIN	-	○（2～）	-	○	-	○	-	○	-	-	-	-
	コサイン機能（三角関数）	COS	-	○（2～）	-	○	-	○	-	○	-	-	-	-
	スケーリング機能	Scale1	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
		Scale2	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○
	X-Yパターン	Interpolate	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	-	-
	リミット機能	LIM1	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
		LIM2	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○
		DZONE	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○
	一次遅れフィルタ機能	DFILT	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
		DFILT2	○	○	○	○	○	○	○	○	-	-	-	-
		DFILT3	-	○	-	○	-	○	-	○	-	-	-	-
	入力可変（ランプ）機能	RAMP	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
数値選択機能	比較選択出力	Sel Lesser	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	-	-
		Sel Greater	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	-	-
	数値選択機能（2択）	NUMS	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	数値選択機能2（4択）	NUMS2	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	-	-
差分機能	差分機能	DERV	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
		DERV2	○	○	○	○	○	○	○	○	-	-	-	-
		DERV3	-	○	-	○	-	○	-	○	-	-	-	-
	拡張差分	Ex DERV1	○（2～）	○（2～）	○	○	○	○	○	○	-	-	-	-
		Ex DERV2	-	○（2～）	-	○	-	○	-	○	-	-	-	-
サンプルホールド機能	サンプルホールド機能	NUML1 ～ NUML3	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○
カウンタ機能	カウンタ機能	CNTR	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○
	カウンタ2機能	CNTR2	-	○（5～）	-	○	-	○	-	-	-	-	-	-
	カウンタ3機能	CNTR3	-	○（5～）	-	○	-	○	-	-	-	-	-	-
	UP/DOWN機能	MOP	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	UP/DOWN機能（ステップ）	SMOP	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○
PI制御機能	PI制御機能	PI	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	DriveWorksEZ PI比例ゲイン値設定	DWEZ PIPG	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○
	DriveWorksEZ PI積分時間値設定	DWEZ PIIT	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○

◆**固定値** DriveWorksEZプログラムで固定値を使用できます。

機 能		ブロック名（命令コマンド）	GA700		CR700		FSDrive-LIPV		GA500		A1000、U1000		V1000	
			標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版
論理データ	固定値（1固定）	TRUE	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	固定値（0固定）	FALSE	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
数値データ	固定値（100%固定）(50%固定)(10%固定)	100P, 50P, 10P,	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
	固定値（1%固定）	1P	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	-	-
	固定値（0.1%固定）～（0.02%固定）	0.1P ～ 0.02P	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○
	固定値（0.01%固定）(0%固定)	0.01P, 0P	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○

◆**通信** インバータの通信機能をDriveWorksEZプログラムにリンクさせます。

機 能		ブロック名（命令コマンド）	GA700		CR700		FSDrive-LIPV		GA500		A1000、U1000		V1000	
			標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版
通信数値読み出し	通信RCONブロック	RCON1 ～ RCON7	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○
通信論理読み出し	通信RCOLブロック	RCOL1 ～ RCOL8	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○
通信数値書き込み	通信WCONブロック	WCON1 ～ WCON7	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○
通信論理書き込み	通信WCOLブロック	WCOL1 ～ WCOL8	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○

◆**リモート入出力** DriveWorksEZからMEMOBUS/Modbus通信経由でリモート入出力を使用できます。

※（ ）内は使用可能なプラットフォームバージョンです。U8-18 [DriveWorksEZプラットフォームバージョン] でプラットフォームバージョンを確認できます。

機 能		ブロック名（命令コマンド）	GA700		CR700		FSDrive-LIPV		GA500		A1000、U1000		V1000	
			標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版
リモート入出力設定	リモート入出力設定	RMIO Cntrl	-	○ (3～)	-	○	-	○	-	○	-	-	-	-
	通信エラーコードの読み出し（リモートデジタル入力）	RMIO DIERR	-	○ (3～)	-	○	-	○	-	○	-	-	-	-
	通信エラーコードの読み出し（リモートアナログ入力）	RMIO AIERR	-	○ (3～)	-	○	-	○	-	○	-	-	-	-
	通信エラーコードの読み出し（リモートデジタル出力）	RMIO DOERR	-	○ (3～)	-	○	-	○	-	○	-	-	-	-
	通信エラーコードの読み出し（リモートアナログ出力）	RMIO AOERR	-	○ (3～)	-	○	-	○	-	○	-	-	-	-
接点入出力	リモートデジタル入力	RMIO DI1 ～ RMIO DI16	-	○ (3～)	-	○	-	○	-	○	-	-	-	-
	リモートデジタル出力	RMIO DO1 ～ RMIO DO16	-	○ (3～)	-	○	-	○	-	○	-	-	-	-
アナログ入出力	リモートアナログ入力	RMIO AI1 ～ RMIO AI4	-	○ (3～)	-	○	-	○	-	○	-	-	-	-
	リモートアナログ出力	RMIO AO1 ～ RMIO AO2	-	○ (3～)	-	○	-	○	-	○	-	-	-	-

◆**仮置きレジスタ** DriveWorksEZで数値及び論理データを一時的に保存して使うために使用します。

機 能		ブロック名（命令コマンド）	GA700		CR700		FSDrive-LIPV		GA500		A1000、U1000		V1000	
			標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版
数値データ読み出し	レジスタ読み出し（数値）	NUMR1 ~ NUMR5	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
		NUMR6 ~ NUMR10	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○
		NUMR21 ~ NUMR23	○	○	○	○	○	○	○	○	-	-	-	-
		NUMR24 ~ NUMR30	-	○	-	○	-	○	-	○	-	-	-	-
数値データ書き込み	レジスタ書込（数値）	NUMW1 ~ NUMW5	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
		NUMW6 ~ NUMW10	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○
		NUMW21 ~ NUMW23	○	○	○	○	○	○	○	○	-	-	-	-
		NUMW24 ~ NUMW30	-	○	-	○	-	○	-	○	-	-	-	-
論理データ読み出し	レジスタ読み出し（論理）	LOGR1 ~ LOGR5	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
		LOGR6 ~ LOGR10	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○
		LOGR21 ~ LOGR23	○	○	○	○	○	○	○	○	-	-	-	-
		LOGR24 ~ LOGR30	-	○	-	○	-	○	-	○	-	-	-	-
論理データ書き込み	レジスタ書込（論理）	LOGW1 ~ LOGW5	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○
		LOGW6 ~ LOGW10	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○	-	○
		LOGW21 ~ LOGW23	○	○	○	○	○	○	○	○	-	-	-	-
		LOGW24 ~ LOGW30	-	○	-	○	-	○	-	○	-	-	-	-
EEPROM 数値データ読み出し	レジスタ読み出し（数値）	NUMR11 ~ NUMR12	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	-	-
	書込条件付きレジスタ読み出し（数値）	SNUMR1	○	○	○	○	○	○	○	○	-	-	-	-
		SNUMR2	-	○	-	○	-	○	-	○	-	-	-	-
EEPROM 数値データ書き込み	レジスタ書込（数値）	NUMW11 ~ NUMW12	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	-	-
	書込条件付きレジスタ書込（数値）	SNUMW1	○	○	○	○	○	○	○	○	-	-	-	-
		SNUMW2	-	○	-	○	-	○	-	○	-	-	-	-
EEPROM 論理データ読み出し	レジスタ読み出し（論理）	LOGR11 ~ LOGR12	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	-	-
	書込条件付きレジスタ読み出し（論理）	SLOGR1	○	○	○	○	○	○	○	○	-	-	-	-
		SLOGR2	-	○	-	○	-	○	-	○	-	-	-	-
EEPROM 論理データ書き込み	レジスタ書込（論理）	LOGW11 ~ LOGW12	○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	-	-
	書込条件付きレジスタ書込（論理）	SLOGW1	○	○	○	○	○	○	○	○	-	-	-	-
		SLOGW2	-	○	-	○	-	○	-	○	-	-	-	-

◆**DWAD機能** DriveWorksEZの拡張機能であるDriveWorksAdvance機能を使用できます

機 能		ブロック名（命令コマンド）	GA700		CR700		FSDrive-LIPV		GA500		A1000、U1000		V1000	
			標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版
DWADメイン	DWADファンクションブロックメイン	DWADFB Main	-	○ (5~)	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
DWAD論理値入力	DWADファンクションブロック論理値入力1 ~ 16	DWADFB LOG I1 ~ LOG I16	-	○ (5~)	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
DWAD数値入力	DWADファンクションブロック数値入力1 ~ 16	DWADFB NUM I1 ~ NUM I16	-	○ (5~)	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
DWAD論理値出力	DWADファンクションブロック論理値出力1 ~ 16	DWADFB LOG O1 ~ LOG O16	-	○ (5~)	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
DWAD数値出力	DWADファンクションブロック数値出力1 ~ 8	DWADFB NUM O1 ~ NUM O8	-	○ (5~)	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-