

## 単独運転防止方法の概要

メーカー名	ダイヤゼブラ電機(株) (旧:田淵電機)	同様の方式を 採用している形名	EPU-C-T250P-FP / EPD-T250P8-FPL / EPD-T250P6 / EPF-T250P6-SDR / EPD-T330P7 / EPF-T330P7-SDR
形名	EPG-T99P5		

項目	受動的方式	能動的方式						
1. 方式名称	周波数変化検出方式	周波数シフト方式						
2. 基本原理	インバータは電流制御形である。単独運転移行前に生じているインバータ出力電力と負荷電力に違いがあると、単独運転移行時の1周期の周波数が急変する。これを検出する。	わずかな周波数変化を検出して、周波数が変化した方向にインバータの動作周波数を変更させる。単独運転状態の場合、インバータの動作周波数に出力電圧が追従する。これを検出する。						
3. 回路方式 または 制御フロー	周波数を格納するバッファを 20 個用意し、周波数データをバッファに格納し、そのバッファを前半 10 個と後半 10 個に分けます。 前半[1]と後半[1]、前半[2]と後半[2]、.....、前半[10]と後半[10]をそれぞれ比較し、整定値の周波数以上となった個数をチェックします。 この個数が半数以上あれば、単独運転と判断し、ゲートブロックおよび開閉器解列によりインバータを停止させます。	周波数を常に監視して、0.1Hz 以上の周波数の変化があった時、周波数の変化した方向に周波数を振らせませます。 600ms 後に固定値(1.0Hz)以上の周波数の変化があれば、単独運転と判断し、ゲートブロックおよび開閉器解列によりインバータを停止させます。						
4. 整定範囲	<table border="1"> <tr> <td>EPG-T99P5の場合 5°、6°、7°、8°、9°、10°、11°、12°</td> <td>出荷時整定 7°</td> </tr> <tr> <td>EPU-C-T250P-FP及びEPD-T250P8-FPL、EPD-T250P6/-SDR、EPD-T330P7/-SDRの場合 0.4Hz (0.05Hz ~2.00Hz, 0.01Hz ステップ)</td> <td>0.4Hz</td> </tr> </table>	EPG-T99P5の場合 5°、6°、7°、8°、9°、10°、11°、12°	出荷時整定 7°	EPU-C-T250P-FP及びEPD-T250P8-FPL、EPD-T250P6/-SDR、EPD-T330P7/-SDRの場合 0.4Hz (0.05Hz ~2.00Hz, 0.01Hz ステップ)	0.4Hz	<table border="1"> <tr> <td>検出レベル範囲 : 1.0Hz(固定)</td> <td>出荷時整定 1.0Hz</td> </tr> </table>	検出レベル範囲 : 1.0Hz(固定)	出荷時整定 1.0Hz
EPG-T99P5の場合 5°、6°、7°、8°、9°、10°、11°、12°	出荷時整定 7°							
EPU-C-T250P-FP及びEPD-T250P8-FPL、EPD-T250P6/-SDR、EPD-T330P7/-SDRの場合 0.4Hz (0.05Hz ~2.00Hz, 0.01Hz ステップ)	0.4Hz							
検出レベル範囲 : 1.0Hz(固定)	出荷時整定 1.0Hz							