

単独運転防止方式の概要

| | | | | |
|-------------------------|---|----------------|--|------------------|
| メーカー名 形名 | パナソニック(株) FC-75AR13 | 同様の方式を探用している形名 | FC-75CR13、FC-75DR13、FC-75DD13 | |
| 項目 | 受動的方式 | | 能動的方式 | |
| 1. 方式名称 | 電圧位相跳躍方式 | | スリップモード周波数シフト方式 | |
| 2. 基本原理 | 停電する際、出力電圧波形に生ずる位相の変化(跳躍)を検出する。 | | 定格周波数からの周波数変化に対して、出力電流位相が急速に回転する特性を持たせることにより、有効・無効電力平衡時にも生じる微小な周波数変化を正帰還して周波数を発散させ、周波数異常で検出する。 | |
| 3. 回路方式 または 制御フロー | <p>位相の変化が設定値(3、4度)以上の場合、インバータを停止させる。</p> <p>位相跳躍が整定値以上ならば、0.5秒以内にゲートブロックし、停止する。</p> | | <p>(1) 位相特性</p> <p>(2) 周波数変化の検知</p> <p>出力電流の周波数変化が±0.1Hzより大きい場合に単独運転検出を行い、ゲートブロック及び連系リレーを解列し、停止する。</p> | |
| 4. 整定範囲 | 検出時間:0.5秒以下 整定値:3、4度 | 出荷時整定値 4度 | 検出時間:0.5~1.0秒 整定値:±0.1Hz | 出荷時整定値 ±0.1Hz |