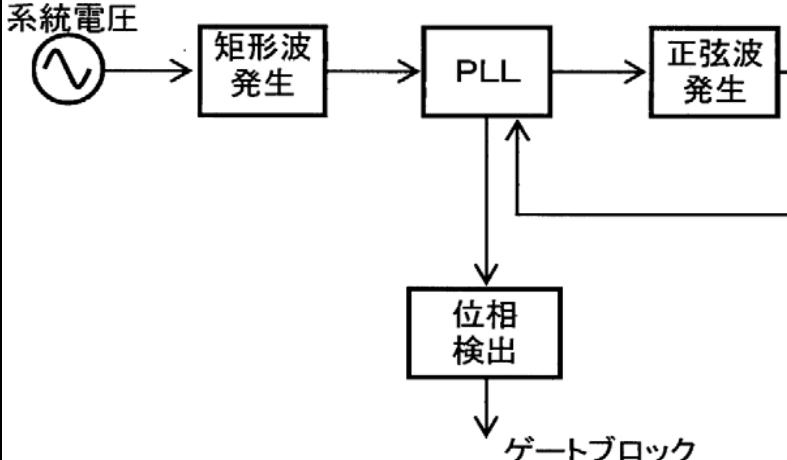
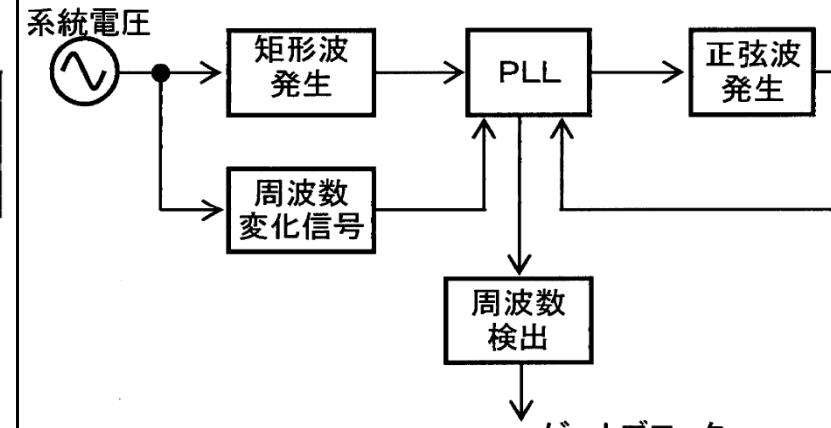
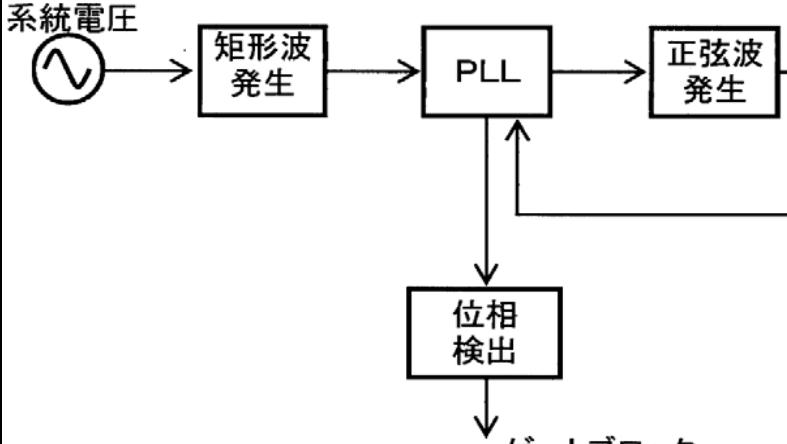
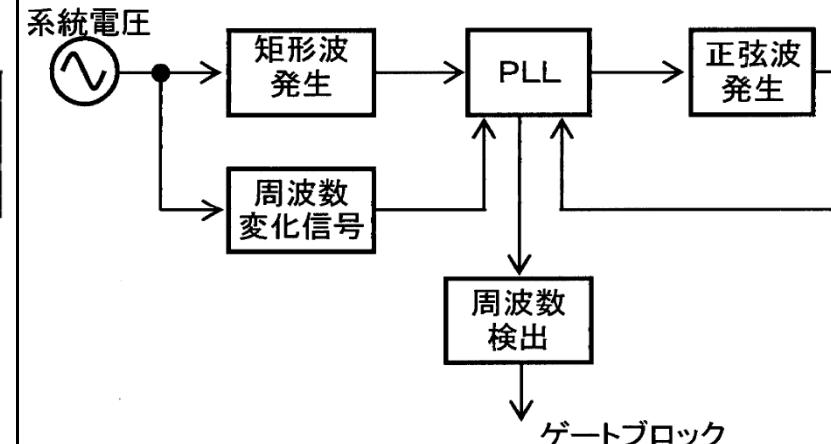


単独運転防止方式の概要

メーカー名 形名	四変テック株式会社 SPV-03L/SI-01	同様の方式を探用している形名	SI-01、SI-02、SPV-03L、SPV-03H、SI-01R、SI-02R	
項目 1. 方式名称	受動的方式 電圧位相跳躍検出	能動的方式 周波数シフト		
2. 基本原理	停電時の系統インピーダンスの急変により、電圧位相が跳躍し、電圧の0クロス点が変化することを検出	インバータの動作周波数に微少変化を与えておき、系統停電時に動作周波数が急変することを検出		
3. 回路方式 または 制御フロー				
4. 整定範囲	$\pm 2^\circ$ 、 $\pm 4^\circ$ 、 $\pm 6^\circ$ 、 $\pm 8^\circ$	出荷時整定値 $\pm 4^\circ$	0.5s、0.6s、0.7s、0.8s	出荷時整定値 0.6s

単独運転防止方式の概要

メーカー名 形名	四変テック株式会社 SPV-03H/SI-02	同様の方式を探用している形名	SI-01、SI-02、SPV-03L、SPV-03H、SI-01R、SI-02R	
項目 1. 方式名称	受動的方式 電圧位相跳躍検出	能動的方式 周波数シフト		
2. 基本原理	停電時の系統インピーダンスの急変により、電圧位相が跳躍し、電圧の0クロス点が変化することを検出	インバータの動作周波数に微少変化を与えておき、系統停電時に動作周波数が急変することを検出		
3. 回路方式 または 制御フロー				
4. 整定範囲	$\pm 2^\circ$ 、 $\pm 4^\circ$ 、 $\pm 6^\circ$ 、 $\pm 8^\circ$	出荷時整定値 $\pm 4^\circ$	0.5s、0.6s、0.7s、0.8s	出荷時整定値 0.6s