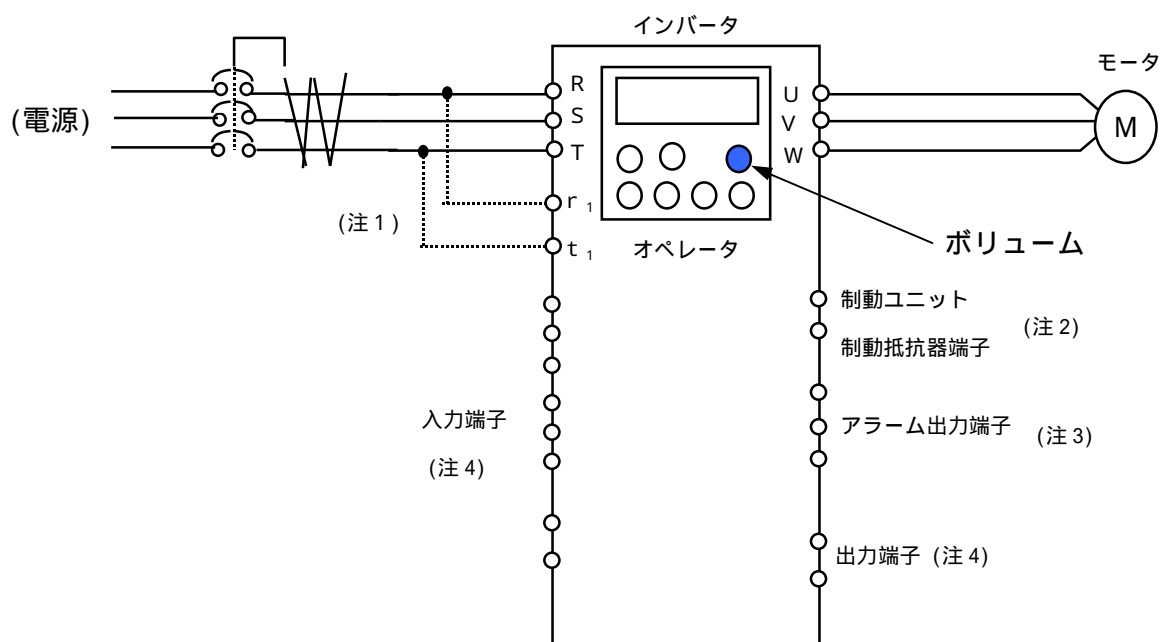


## 1.1 運転方法と接続

### (1) オペレータによる運転

運転指令、周波数指令をともにオペレータで行う場合

図のように接続し、オペレータにより必要機能（データ、パラメータ）を設定した後、周波数を設定し、オペレータ上の **RUN** **STOP** キーにて運転を行います。

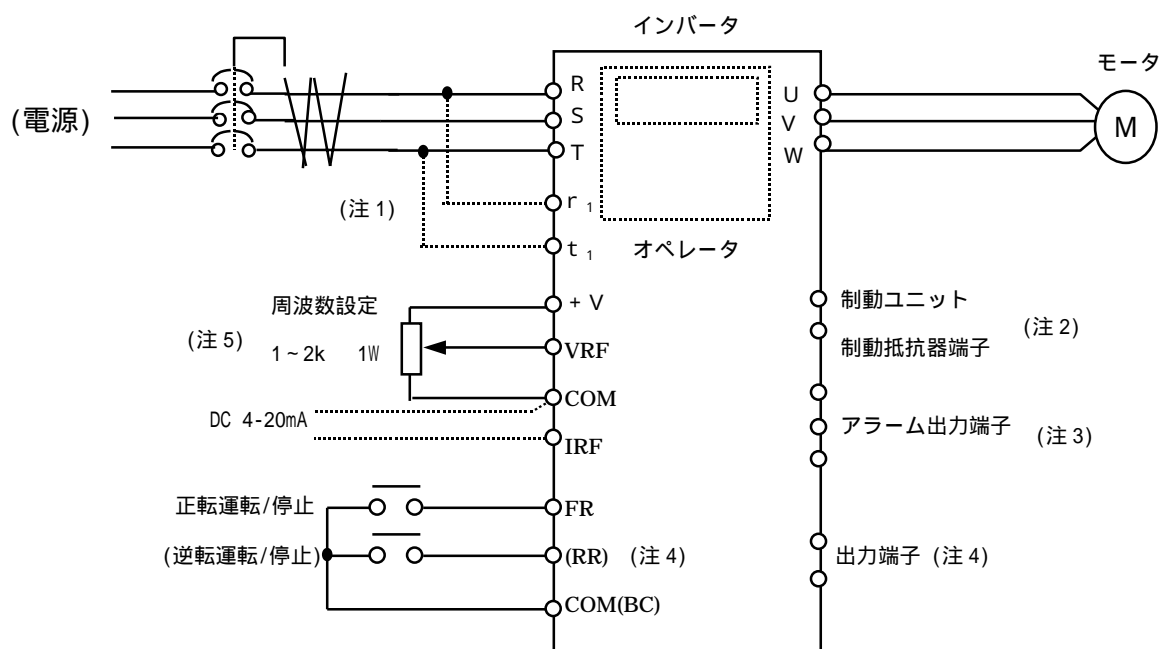


周波数指令はオペレータの上の□ □キーで行う場合とオペレータに付いているボリュームで行う場合があります。SF - 320、HF - 320は、ボリューム付オペレータが標準装備、HF - 430はオプションとなります。

## (2) 外部運転

### 運転指令、周波数指令をともに外部より行う場合

図のように接続し、あらかじめ機能を設定し制御回路端子より信号を入力し、各種の運転を行います。各々の端子の機能については、2章又は各シリーズの取扱説明書を参照してください。

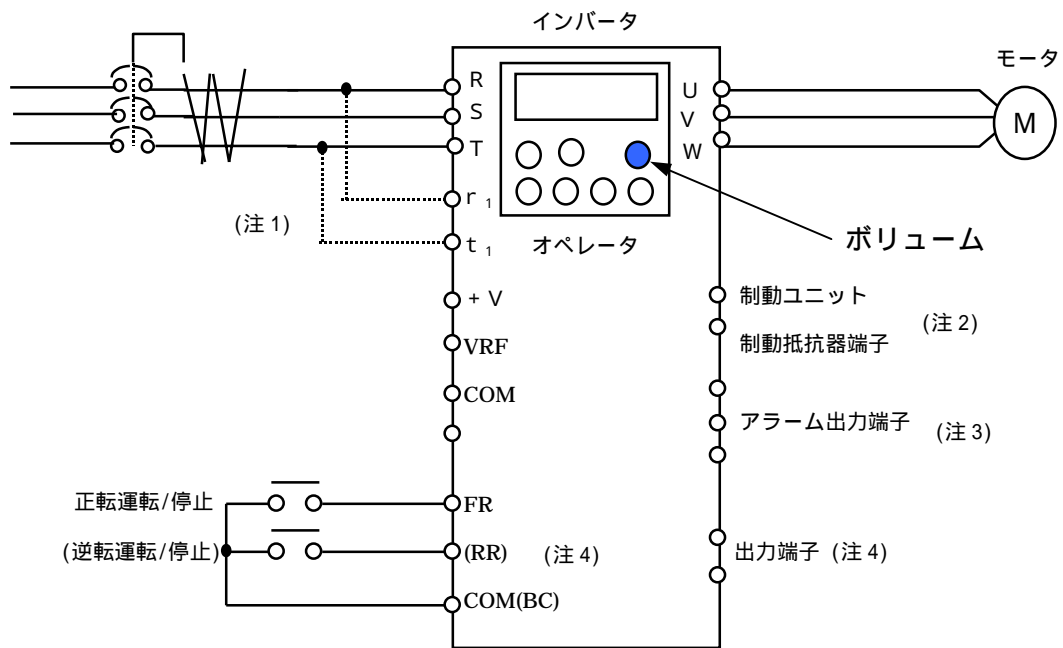


### (3) 併用運転 1

運転指令を外部信号で行い、周波数指令をオペレータで行う場合

図のように接続し、必要機能を設定した後、運転指令を制御回路端子より周波数指令をオペレータより指令をします。

各々の端子の機能については、2章又は各シリ - ズの取扱説明書を参照してください。



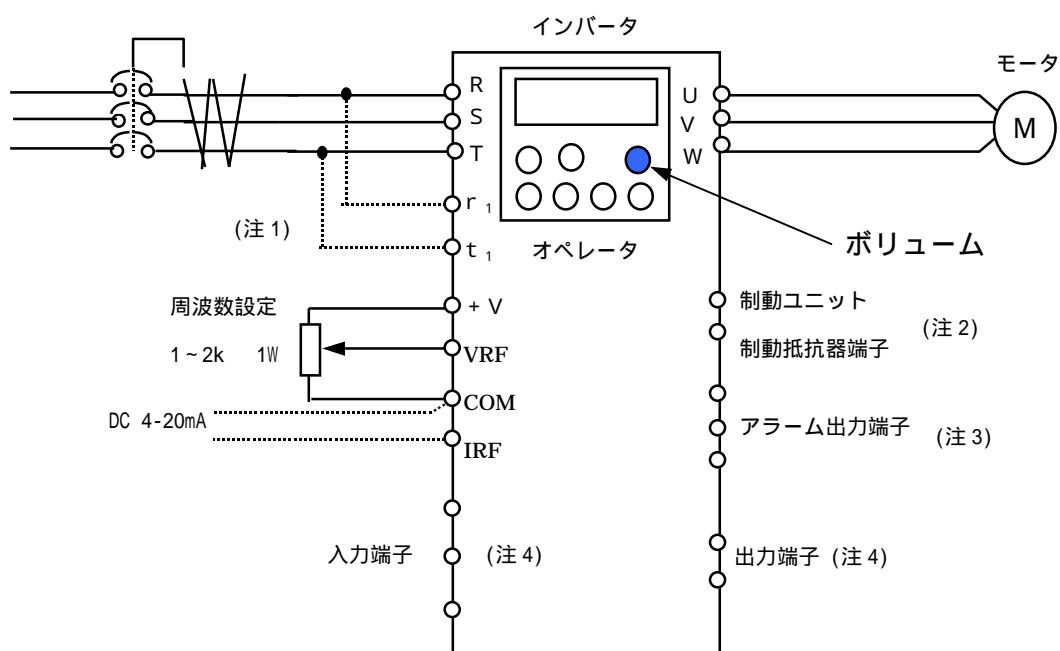
\* 周波数指令はオペレータの上の□ □キーで行う場合とオペレータに付いているボリュームで行う場合とがあります。SF - 320、HF - 320は、ボリューム付オペレータが標準装備、HF - 430はオプションとなります。

#### (4) 併用運転 2

運転指令をオペレータで行い、周波数指令を外部信号で行う場合

図のように接続し、必要機能を設定した後運転指令をオペレータより、周波数指令を制御回路端子より指令します。

各々の端子の機能については、2章又は各シリ - ズの取扱説明書を参照してください。



---

## (5)注意事項

(注1)  $r_1$ 、 $t_1$ 端子は、HF - 430 にはありますが、SF - 320、HF - 320 にはありません。

HF - 430 は、システム構築、アプリケーションに応じて $r_1$ 、 $t_1$ を接続して下さい。接続しても、しなくても、動作には影響がありません。 $r_1$ 、 $t_1$ を接続すると、主回路R、S、Tを遮断してもオペレータからのデータの書き込みが可能です。

(注2)制動トルクが必要な場合、接続します。機種により接続する抵抗器及び回生制動ユニットなど異なります。各シリーズの取扱説明書を参照してください。

(注3)アラーム出力方法は、1C(リレー)出力です。

(注4)制御回路端子数は各シリーズで異なります。  
各々の取扱説明書を参照してください。

(注5)外部からの周波数指令は電圧(DC0~10V)、電流信号(DC4~20mA)いずれかが利用できます。  
図は電圧(ボリューム(0~10V)で可変)信号の例です。  
また、HF - 430 は、-10~+10Vでの入力が可能です。

(注6)運転方法(1)~(4)を行う場合、最初にインバータのオペレータで設定が必要です。