

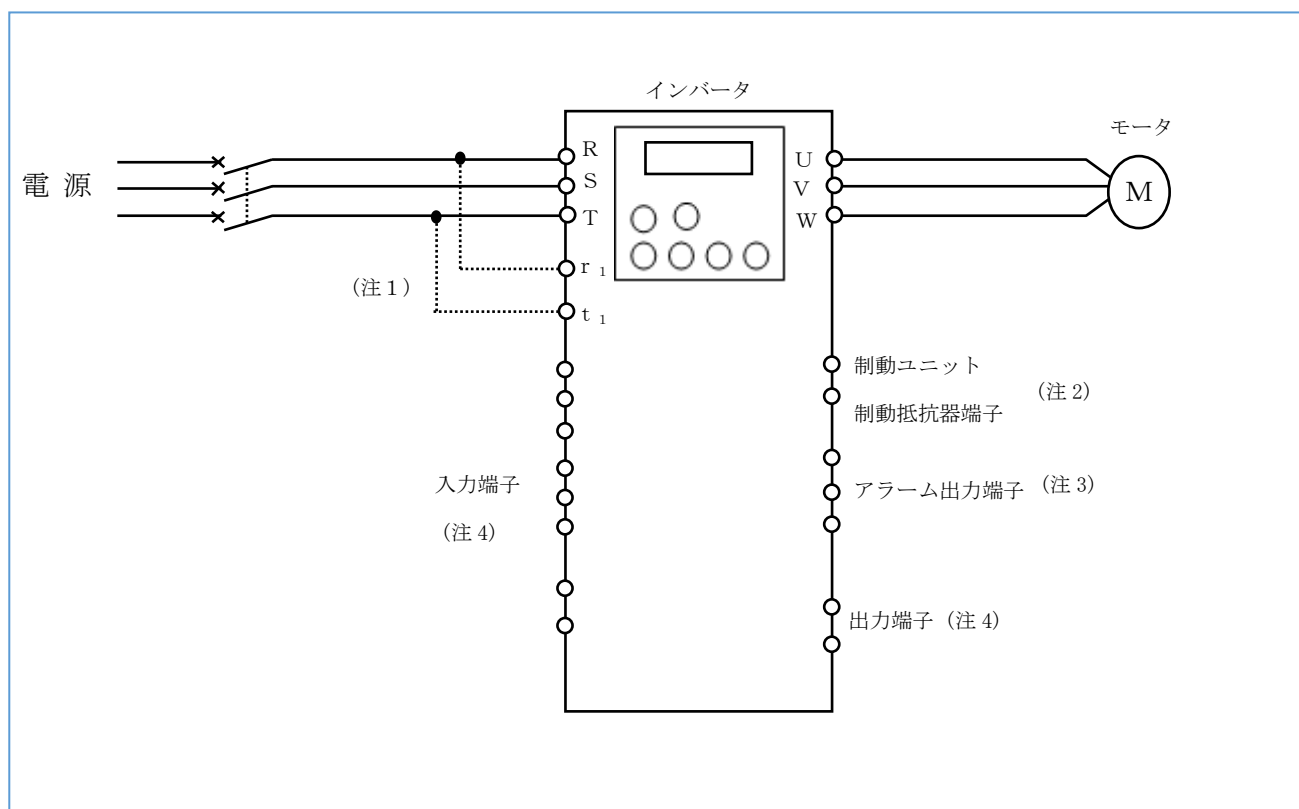
1.1 運転方法と接続

(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

下図のように配線を接続し、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、周波数指令を設定し、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、オペレータ上の **△** **▽** キーにて変更を行います。



(注1) r_1 、 t_1 制御電源用端子は、アプリケーションに応じて接続して下さい。

r_1 、 t_1 を別電源に接続すると、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となります。

(注2) 制動トルクが必要な場合に接続します。容量により接続する抵抗器および回生制動ユニットが異なりますので、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。

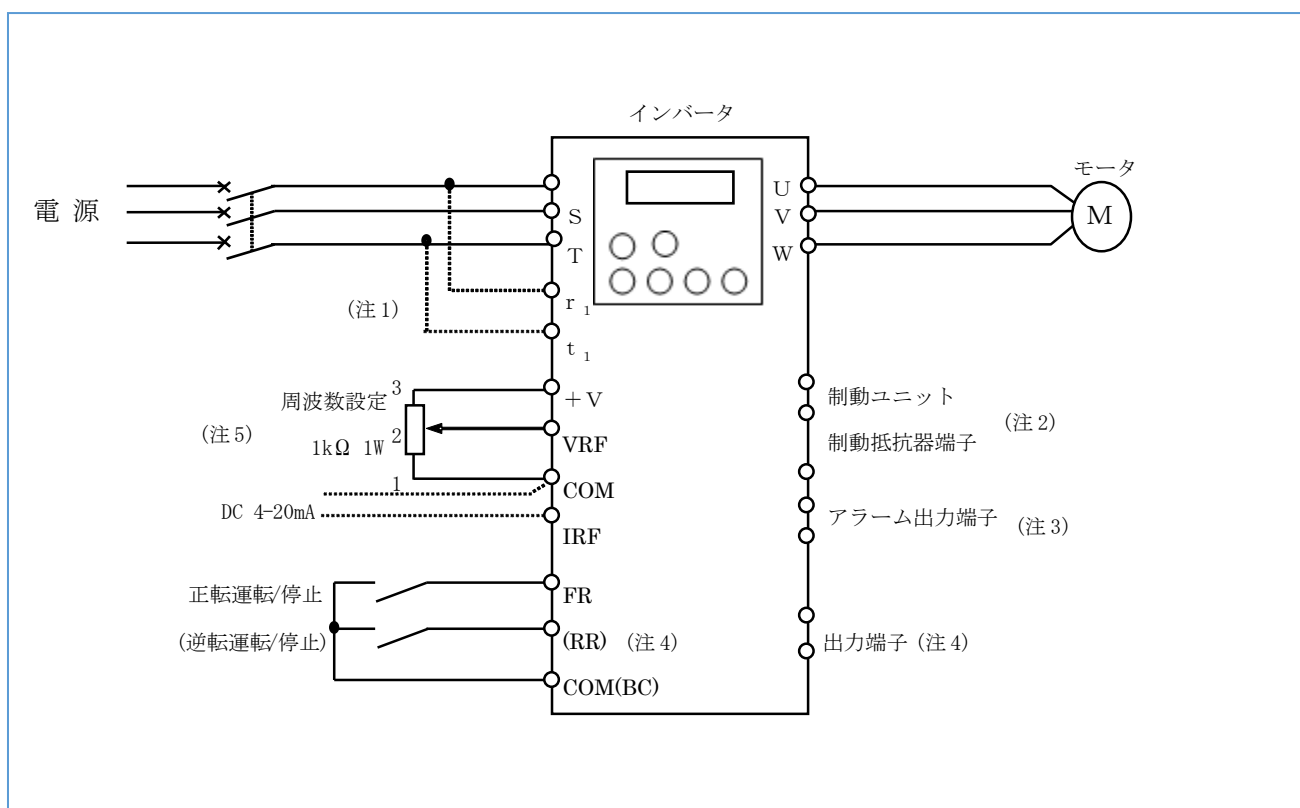
(注4) 多機能入力、出力端子の機能は、各シリーズの取扱説明書を参照してください。

(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、多機能入力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。



(注1) r_1 、 t_1 制御電源用端子は、アプリケーションに応じて接続して下さい。

r_1 、 t_1 を別電源に接続すると、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に接続します。容量により接続する抵抗器および回生制動ユニットが異なりますので、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) 多機能入力、出力端子の機能は、各シリーズ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、HF-430 α は、-10~+10Vでの入力が可能です。

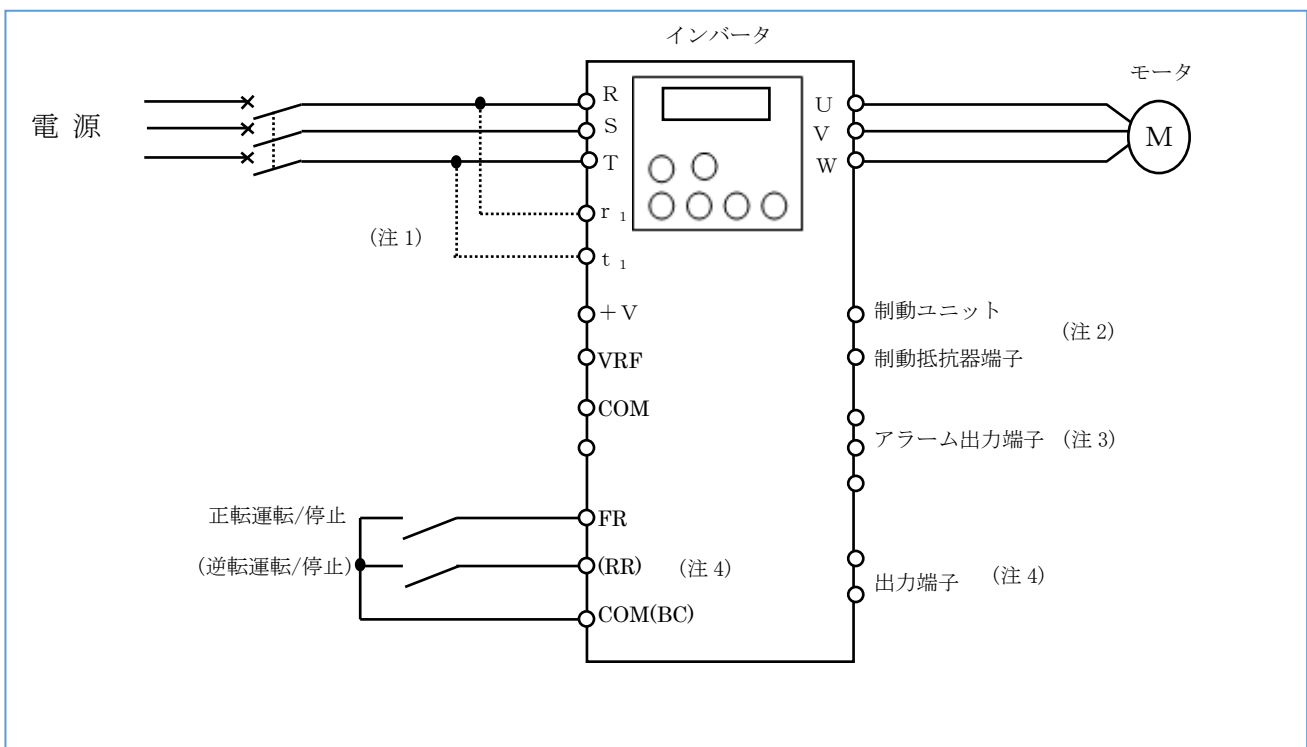
(3) 併用運転1

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

下図のように接続し、必要機能を設定した後、運転指令を多機能入力端子より周波数指令をオペレータより指令します。

各々の端子の機能については、2章または各シリー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 \triangle ∇ キーで行います。



(注1) r_1 、 t_1 制御電源用端子は、アプリケーションに応じて接続して下さい。

r_1 、 t_1 を別電源に接続すると、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となります。

(注2) 制動トルクが必要な場合に接続します。容量により接続する抵抗器および回生制動ユニットが異なりますので、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。

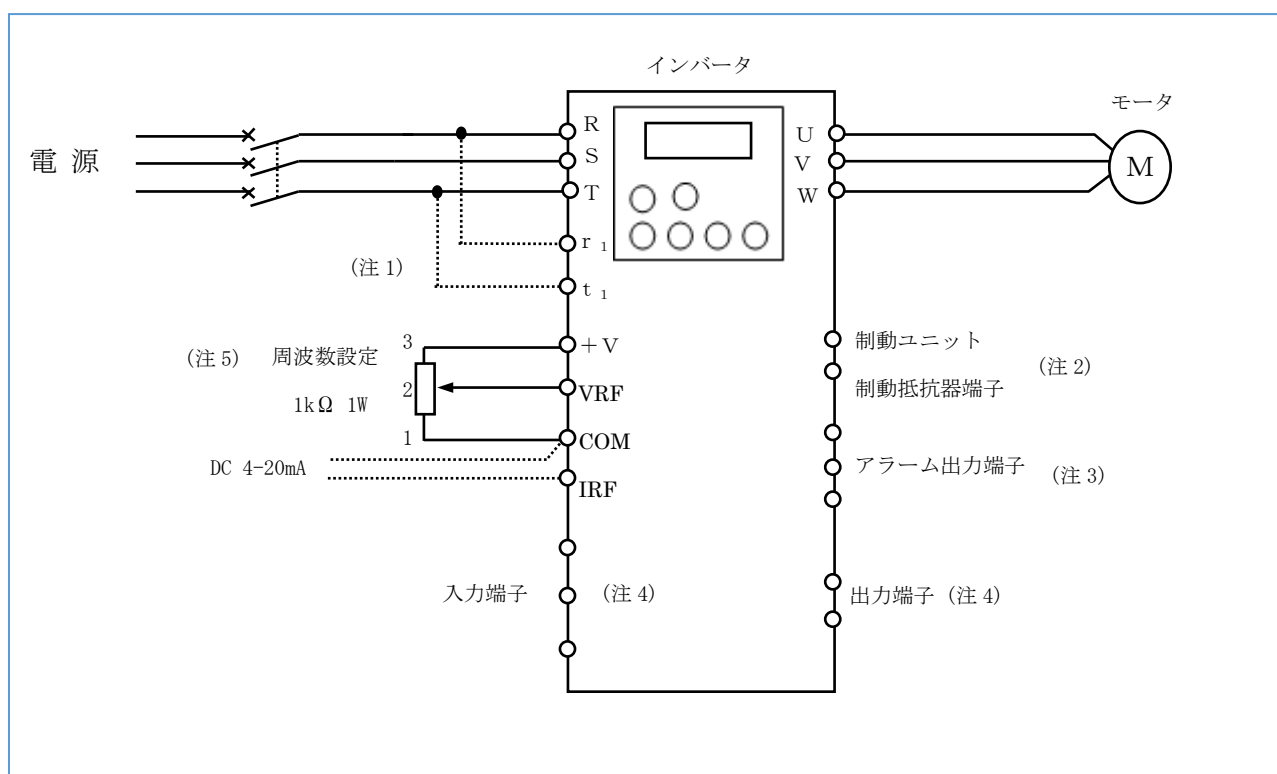
(注4) 多機能入力、出力端子の機能は、各シリーズの取扱説明書を参照してください。

(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

下図のように接続し、必要機能を設定した後運転指令をオペレータより、周波数指令を多機能入力端子より指令します。

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



(注1) r_1 、 t_1 制御電源用端子は、アプリケーションに応じて接続して下さい。

r_1 、 t_1 を別電源に接続すると、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に接続します。容量により接続する抵抗器および回生制動ユニットが異なりますので、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) 多機能入力、出力端子の機能は、各シリーズ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、HF-430 α は、-10~+10Vでの入力が可能です。