

## 1. 2 運転指令方法の選択

1. 1のような運転方法を選択するために、あらかじめオペレータで、以下のパラメータを設定する必要があります。

### (1) 周波数指令方法

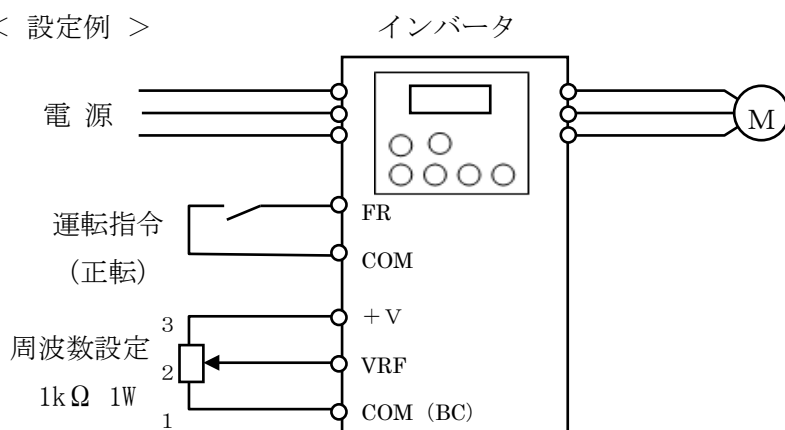
シリーズ	コマンド	機能名称	設定	周波数指令先
HF-430 HF-430 α	A001	周波数指令方法の設定	01	端子台(ターミナル)
			02	オペレータ OPU
			03	通信(RS485)
			04	オプション1 (注1)
			05	オプション2
			06	パルス列周波数

### (2) 運転指令方法

シリーズ	コマンド	機能名称	設定	周波数指令先
HF-430 HF-430 α	A002	運転指令方法の設定	01	端子台(ターミナル)
			02	オペレータ OPU
			03	通信(RS485)
			04	オプション1 (注1)
			05	オプション2

(注1) 設定コード「04」「05」は、オプション基板の接続時のみ有効です。

< 設定例 >



運転指令、周波数指令とも端子台(ターミナル)を使用していますので、次のように設定します。

A01(A001) : [01]

A02(A002) : [01]

---

(注) 周波数指令先がオペレータ、外部信号のいずれでも多段速指令が入ると、多段速運転が優先されます。

なお、周波数指令の優先順位は次のようになります。

周波数指令先：オペレータ時       $\boxed{\text{F001}}^* < \boxed{\text{多段速}}$   
周波数指令 (1～7 速)

周波数指令先：ターミナル時       $\boxed{\text{アナログ信号}} < \boxed{\text{多段速}}$   
(1～7 速)

多段速指令が OFF になった時点で、各々  $\boxed{\text{F001}}^*$ 、 $\boxed{\text{アナログ信号}}$  へ戻ります。

※  $\boxed{\text{F001}}$  : オペレータでの周波数設定コマンド