

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
SF - 320 HF - 320	A01	周波数指令方法設定	00	ボリューム(オペレータ装着)(注1)
			01	端子台(ターミナル)
			02	オペレータ
HF - 430	A001		03	通信(RS485)
			04	オプション1 (注2)
			05	オプション2

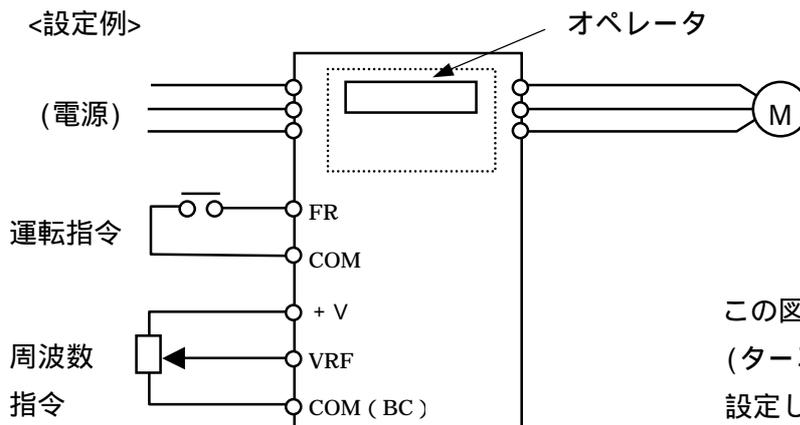
(2) 運転指令方法

シリーズ	コマンド	機能名称	設定	周波数指令先
SF - 320 HF - 320	A02	運転指令方法設定	01	端子台(ターミナル)
			02	オペレータ
HF - 430	A002		03	通信(RS485)
			04	オプション1 (注2)
			05	オプション2

(注1)HF - 430 シリーズは、ボリューム付操作パネル(OS-42)接続時に有効です。また、他シリーズは、ボリューム無操作パネル(OS-40)接続時は無効となります。

(注2)設定コード[03]~[05]はHF - 430 シリーズのみ設定可能です。

また、[04][05]はオプション基板を接続時のみ有効です。



この図の場合、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、ターミナルモードのいずれでも多段速指令が入ると、多段速運転に移ります。

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

F01 < 多段速
周波数指令 (1~7 速)

周波数指令先：ターミナル時

アナログ信号 < 多段速
(1~7 速)

多段速指令が OFF になった時点で、各々 F01、アナログ信号 へ戻ります。

F01 : オペレータでの周波数設定コマンド