



RELAY EXPRESS

電流三相 保護リレー試験器
I3 PROTECTIVE RELAY TESTER

RX 4713

取扱説明書

DA00010137-001

RX 4713

電流三相
保護リレー試験器

取扱説明書

I3 PROTECTIVE RELAY TESTER

RELAY EXPRESS

はじめに

このたびは、「電流三相保護リレー試験器」をお買い求めいただき、ありがとうございます。

この製品を安全に正しくお使いいただくために、まず、次のページの「安全にお使いいただくために」をお読みください。

■ この説明書の注意記号について

この説明書では、下記の注意記号を使用しています。機器使用者の安全のため、また、機器の損傷を防ぐためにも、この注意記号の内容は必ず守ってください。

警告

機器の取扱いにおいて、感電など使用者の生命や身体に危険が及ぶおそれがあるときに、その危険を避けるための情報を記載しています。

注意

機器の取扱いにおいて、誤操作や誤動作および機器の損傷を避けるための情報を記載しています。

■ この説明書の章構成は次のようになっています。

初めて使用する方は、1章からお読みください。

1. 概 説

概要・特長・機能及び簡単な動作原理を説明しています。

2. 使用前の準備

設置や操作の前にはしなければならない大事な準備作業について説明しています。

3. パネル面と基本操作の説明

パネル面の各つまみの機能・動作及び基本的な操作について説明しています。

機器を操作しながらお読みください。

4. 応用操作

さらに幅広い操作説明をしています。

5. GPIBインタフェース

GPIBによるリモート制御について説明しています。

6. RS-232Cインタフェース

RS-232Cによるリモート制御について説明しています。

7. トラブルシューティング

エラーメッセージや故障と思われるときの対処方法を記載しています。

8. 保 守

保管・再梱包・輸送や性能試験の方法などについて説明しています。

9. 仕 様

仕様(機能・性能)について記載しています。

———— 安全にお使いいただくために ————

安全にご使用いただくため、下記の警告や注意事項は必ず守ってください。

これらの警告や注意事項を守らずに発生した損害については、当社はその責任と保証を負いかねますのでご了承ください。

■ 取扱説明書の内容は必ず守ってください。

取扱説明書には、この製品を安全に操作・使用するための内容を記載しています。ご使用に当たっては、この説明書を必ず最初にお読みください。

この取扱説明書に記載されているすべての警告事項は、重大事故に結びつく危険を未然に防止するためのものです。必ず守ってください。

■ 必ず接地してください。

この製品はラインフィルタを使用しており、接地しないと感電します。

感電事故を防止するため、必ず電気設備技術基準 D 種(第 3 種)以上の接地に確実に接続してください。

3 極電源プラグを、保護接地コンタクトを持った 3 極電源コンセントに接続すれば、この製品は自動的に接地されます。

3 極-2 極変換アダプタを使用するときは、必ず変換アダプタの接地線(緑色)を接地するか、左側面パネルの接地端子を 2mm² 以上の太さの線で接地してください。

■ 電源電圧を確認してください。

この製品は、取扱説明書の[接地および電源接続]の項に記載された電源電圧で動作します。

電源接続の前に、コンセントの電圧がこの製品の定格電源電圧に適合しているかどうかを確認してください。

■ おかしいと思ったら

この製品から煙が出てきたり、変な臭いや音がしたら、直ちに電源コードを抜いて使用を中止してください。

このような異常が発生したら、修理が完了するまで使用できないようにして、直ちにお求めの当社または当社代理店にご連絡ください。

■ カバーの取り外しにはご注意ください。

この製品は、内部のディップスイッチによって「出力一括オン」、「波形切換 +DC/-DC」などの機能を禁止/許可できます。この設定を変えるとき、天板を取り外す必要がありますが、このとき操作するのは、プリント基板最上部のディップスイッチだけです。

警告

天板を取り外すときは、必ず電源ケーブルを外した状態で行ってください。

この製品の内部には、高圧の箇所がありますので、このディップスイッチ以外には手を触れないようご注意ください。

■ ガス雰囲気中では使用しないでください。

爆発などの危険性があります。

■ 改造はしないでください。

改造は、絶対に行わないでください。新たな危険が発生したり、故障時に修理をお断りすることがあります。

■ 安全関係の記号

製品本体で使用している安全上の記号の一般的な定義は次のとおりです。



取扱説明書参照記号

使用者に危険の潜在を知らせるとともに、取扱説明書を参照する必要がある箇所に表示されます。

感電注意

感電の危険を示す記号

特定の条件下で、感電の可能性がある箇所に表示されます。



保護接地端子記号

感電事故を防止するために接地する必要がある端子に表示されます。

機器を操作する前に、この端子を D 種(第 3 種)以上の接地に必ず接続してください。

(3 極電源コードを接地付き 3 極コンセントに接続するときは、この接地端子を接地する必要はありません)

■ その他の記号



コネクタの外部導体が、ケースに接続されていることを示します。

警告

この製品は、保護リレーを計測・保守するための機器で、一般ユーザを対象にした計測器ではなく、発電所・変電所等の保守業務に携わる、安全についての知識を十分にもった専門家が操作することを前提に考え、一般計測器に比べ機能性・操作性を安全性に優先して設計されています。操作にあたっては、万一の事故等がないよう、十分安全性に配慮してください。

下記については特にご注意ください。

- 左側面にある電源入力端子 (AC85V~115V、AC180V~240V) は、万一の事故で付属の電源ケーブルを紛失した場合の非常用です。使用の際は、感電に十分ご注意ください。
- 正面パネルにある電流出力端子には、最大 90A の電流を出力します。操作の際には、万一の事故等がないよう、十分ご注意ください。

目次

	ページ
1. 概説	
1.1 概要	1-1
1.2 特長	1-1
1.3 機能一覧	1-2
1.4 動作原理	1-5
2. 使用前の準備	
2.1 使用前の確認	2-1
2.2 設置場所	2-2
2.3 内部ディップスイッチの設定	2-3
2.4 接地および電源接続	2-5
3. パネル面と基本操作の説明	
3.1 パネル各部の名称と動作	3-1
3.1.1 左側面パネル	3-2
3.1.2 右側面パネル	3-5
3.1.3 正面パネル	3-8
3.2 始動	3-14
3.2.1 電源の投入	3-14
3.2.2 初期設定	3-15
3.3 増幅器出力の操作	3-18
3.3.1 出力レンジの設定	3-18
A) 加算出力レンジの動作	3-19
B) モニタ出力について	3-20
3.3.2 出力のオン/オフ	3-20
3.3.3 オーバロード時の動作	3-20
3.3.4 出力切換器	3-21
A) 三相	3-22
B) 単相	3-23
3.4 出力信号の設定	3-25
3.4.1 周波数の設定	3-25
A) 基準位相と周波数同期信号入出力	3-26
3.4.2 振幅・位相の設定	3-26
A) 平衡三相と三相一括	3-28
B) 位相反転	3-29
3.4.3 波形切換	3-30
A) 高調波 1 パラメタの設定	3-31
B) 高調波 2 パラメタの設定	3-32

3.5	動作モード	3-34
3.5.1	トリップ入力と動作スタート入力	3-35
A)	トリップ入力論理の設定	3-36
B)	トリップ入力チャッタ除去機能の設定	3-36
C)	動作スタート入力論理の設定	3-37
D)	動作スタート入カストップ設定	3-37
3.5.2	マニュアルモードの動作	3-38
3.5.3	急変モードの動作	3-38
A)	カウンタ	3-41
B)	故障継続時間	3-44
C)	プリトリガ時間と故障開始位相	3-45
3.5.4	動作・復帰同時計測モードの動作	3-47
3.5.5	通常スイープの動作	3-48
A)	手動スイープ	3-49
B)	自動スイープ	3-50
3.5.6	サーチ・DSK サーチスイープの動作	3-51
A)	サーチスイープ	3-53
B)	DSK サーチスイープ	3-54
3.5.7	SOR 急変モード(脱調リレー)の動作	3-55
3.6	その他の基本操作	3-56
3.6.1	特殊機能	3-56
A)	ビープ音設定	3-57
3.6.2	パネル設定メモリ	3-57
4.	応用操作	
4.1	本シリーズのマスタ/スレーブ機能	4-1
4.1.1	マスタ/スレーブの設定	4-1
4.1.2	マスタ/スレーブの接続	4-2
4.1.3	マスタ/スレーブでの操作	4-4
A)	動作モードの同期	4-4
B)	設定値の同時変更	4-4
C)	出力一括オン/オフ	4-4
D)	切換器通信機能	4-4
E)	遮断相選択機能	4-5
4.2	増幅器入力切換	4-7
4.3	拡張応答入力の操作	4-9
4.4	別機種との組み合わせ動作	4-10
4.4.1	出力周波数の同期	4-10
4.4.2	急変動作の同期	4-11
4.4.3	4705A との接続例	4-12
A)	プリトリガ時間、故障開始位相を個別に設定する場合	4-12
B)	同時に故障急変する場合	4-14

5.	GPIBインタフェース	
5.1	GPIB の概要	5-1
5.1.1	GPIB の主な仕様	5-1
5.1.2	バスラインの信号と動作	5-2
5.1.3	GPIB のハンドシェイク	5-3
5.1.4	データ転送例	5-4
5.1.5	トーカ機能の主な仕様	5-5
5.1.6	リスナ機能の主な仕様	5-5
5.1.7	マルチラインインタフェースメッセージ	5-5
5.2	本器の GPIB インタフェース	5-7
5.2.1	仕様	5-7
5.2.2	取り扱い上の注意	5-11
5.2.3	GPIB の設定	5-12
5.2.4	リモート/ローカルの動作	5-13
5.2.5	プログラムコードの設定	5-14
A)	振幅・位相等基本データの設定	5-14
B)	高調波 1 パラメタのデータ設定	5-15
C)	任意波形データの設定	5-16
D)	問い合わせメッセージに対する応答	5-17
5.3	プログラムコード一覧	5-18
6.	RS-232Cインタフェース	
6.1	RS-232C の概要	6-1
6.1.1	RS-232C の主な仕様	6-2
6.2	本器の RS-232C インタフェース	6-4
6.2.1	仕様	6-4
6.2.2	コネクタおよび信号線	6-5
6.2.3	コネクタの結線方法	6-7
6.2.4	RS-232C の設定	6-8
6.2.5	プログラムコードの設定	6-9
7.	トラブルシューティング	
7.1	エラーメッセージ	7-1
7.2	故障と思われる場合	7-3

8.	保 守	
8.1	日常の手入れ	8-1
8.1.1	メモリバックアップ用電池	8-1
8.2	保管・再梱包・輸送	8-2
8.3	バージョン番号の確認方法	8-2
8.4	性能試験	8-3
8.4.1	性能試験前の準備	8-3
8.4.2	出力振幅・位相	8-4
8.4.3	ひずみ率	8-5
8.4.4	周波数確度	8-5
8.4.5	カウンタ確度	8-6
9.	仕 様	
9.1	電流出力定格	9-1
9.1.1	交流出力	9-1
9.1.2	直流出力	9-3
9.2	信号発生部	9-4
9.3	動作モード	9-5
9.4	カウンタ	9-8
9.5	出力切換器	9-9
9.6	マスタ/スレーブ	9-10
9.7	パネル面設定メモリ	9-11
9.8	その他の機能	9-11
9.9	各種入出力	9-12
9.10	インタフェース	9-16
9.10.1	GPIB	9-16
9.10.2	RS-232C	9-16
9.11	一般事項	9-17

図 一 覧

	ページ
図 1-1 ブロック図.....	1-5
図 2-1 内部ディップスイッチの設定	2-3
図 2-2 電源ケーブルの接続.....	2-6
図 2-3 電源入力コネクタと電源出力コネクタのピン接続.....	2-6
図 3-1 電流出力 1L、2L コネクタと三相 4 線電流出力ケーブルのピン接続	3-21
図 3-2 出力切換器の構成	3-21
図 3-3 三相のときの出力切換器動作	3-23
図 3-4 地絡のときの出力切換器動作	3-24
図 3-5 短絡のときの出力切換器動作	3-24
図 3-6 I1:0°、I2:120°、I3:240° の出力波形	3-28
図 3-7 PSW モードの動作.....	3-34
図 3-8 チャッタ除去機能の動作.....	3-36
図 3-9 ホールド急変の動作、自動復帰[オン].....	3-39
図 3-10 ホールド急変の動作、自動復帰[オフ]	3-39
図 3-11 ノンホールド急変の動作.....	3-40
図 3-12 インタバル、ワンショット、トレインの計測内容.....	3-41
図 3-13 スタート計測の計測内容.....	3-41
図 3-14 トリップ入力チャッタ除去機能[オン]のときのカウンタ計測値	3-43
図 3-15 故障継続時間の動作	3-44
図 3-16 プリトリガ時間と故障開始位相[オン]の急変開始タイミング例	3-46
図 3-17 動作・復帰同時計測モードの動作.....	3-47
図 3-18 サーチスイープの動作	3-53
図 3-19 DSK サーチスイープの動作	3-54
図 3-20 SOR 試験モードの各ステップの設定例(ベクトル図).....	3-55
図 4-1 マスタ/スレーブの電源接続.....	4-2
図 4-2 マスタ/スレーブ並列制御信号渡りケーブルの接続.....	4-3
図 4-3 遮断相選択機能の動作例.....	4-5
図 4-4 遮断相選択機能の接続例.....	4-6
図 4-5 周波数同期信号入出力(TPR-33 用)のピン接続	4-10
図 4-6 急変制御信号入出力(TPR-33 用)のピン接続	4-11
図 4-7 4705A プリトリガ時間、故障開始位相を個別設定の接続.....	4-12
図 4-8 4705A プリトリガ時間、故障開始位相を個別設定の動作.....	4-13
図 4-9 4705A 同時故障急変の接続.....	4-14
図 4-10 4705A 同時故障急変の動作	4-15

図 5-1	インタフェースコネクタ	5-2
図 5-2	ハンドシェイクのタイミングチャート	5-3
図 5-3	データ転送例	5-4
図 5-4	プログラムコードの構文	5-9
図 5-5	ステータスバイト	5-10
図 5-6	リモート/ローカルの動作	5-13
図 6-1	RS-232C の接続	6-1
図 6-2	モデムを省略した接続	6-2
図 6-3	相互接続等価回路	6-2
図 6-4	接続用ケーブル側コネクタ	6-5
図 6-5	データ回線終端装置側コネクタ	6-5
図 8-1	パワーマルチメータ(2721)と負荷の接続	8-4
図 8-2	ひずみ率計と負荷の接続	8-5
図 8-3	ユニバーサルカウンタの接続(周波数確度)	8-5
図 8-4	ユニバーサルカウンタの接続(カウンタ確度)	8-6
図 9-1	30A・60A・90A レンジ電流出力特性	9-2
図 9-2	入力電圧 AC85V～115V(電流 15A) 対 出力可能最大電力	9-18
図 9-3	入力電圧 対 最大定格電力出力連続運転可能周囲温度	9-18
図 9-4	周囲温度・湿度範囲	9-19
図 9-5	外形寸法図	9-20

表 一 覧

	ページ
表 2-1 構成.....	2-1
表 3-1 パネル設定の初期値一覧.....	3-16
表 5-1 マルチラインインタフェースメッセージ.....	5-6
表 5-2 プログラムコード一覧.....	5-18
表 6-1 RS-232C の信号線の種類とその説明.....	6-6
表 7-1 電源投入時のエラーメッセージ一覧.....	7-1
表 7-2 通常動作時のエラーメッセージ一覧.....	7-1

1. 概 説

1.1 概要	1-1
1.2 特長	1-1
1.3 機能一覽	1-2
1.4 動作原理	1-5

1.1 概要

「RX4713 電流三相保護リレー試験器」は、発電所・変電所等に使用される保護リレーを検査するための試験装置です。

デジタル直接合成方式のシンセサイザと三相定電流出力増幅器、それにマイクロコンピュータを組み合わせ、小型・軽量で多機能な保護リレー試験器となっています。

本器単体で出力周波数・出力振幅・出力位相を急変またはスweepすることにより、保護リレーの動作時間(動特性)と動作値(静特性)が計測できます。

GPIB と RS-232C が標準装備されていますので、パーソナルコンピュータ等で外部制御することにより、保護リレーの自動計測が可能となります。

電源電圧は 85V～115V、180V～240V の範囲で使用できます。また、力率改善回路の採用により、一般的に使用されるコンデンサインプット型回路に比べて、低消費電流でご使用いただけます。

当社の保護リレー試験器には、4707A、REX4707A、RX4717 のように型名の先頭にアルファベット 2 文字または 3 文字が付く機種と付かない機種があります。型名の数字 4 桁およびそれに続くアルファベット 1 文字が同じ場合、同機種となり仕様はすべて同じになっています。

下記に示す当社の保護リレー試験器は同じ RELAY EXPRES シリーズで、マスタ/スレーブ操作を行うことができます。以後「本シリーズ」と略します。

4707、4707A、REX4707A、4708、4708A、REX4708A、4709、4709A、REX4709A、4710、4710A、REX4710A、RX4717、RX4718、4722、REX4722、REX4723、4741、REX4741、As518

また、マスタ/スレーブによるコントロール機能はありませんが本シリーズには次の電流出力増幅器があります。4731、REX4731、As535

1.2 特長

- 1 台で電流(0.4A、4A、30A レンジ)3ch 同時出力。また、三相加算出力により 90A(9V)出力が可能。
- 出力切換器内蔵により、試験相の切換が容易。
- 1 本のケーブルでマスタスレーブ接続が可能で、多相化が容易。
- カウンタ内蔵により、単体で動作時間(動特性)計測が可能。
- 高確度の出力振幅・位相と設定値のパネル面表示により、単体で動作値計測が可能。
- サーチスweepモード、ディスクサーチスweepモード(円盤形保護リレー用)により、自動で正確な動作値計測が迅速に可能。
- 高精度のシンセサイザを内蔵し、10Hz～200Hz まで 1mHz 分解能で周波数設定が可能。
- シンセサイザは高調波を発生でき、単体で高調波リレーの計測が可能。
- 32 通りのパネル設定メモリで、設定値の保存/呼び出しが可能。
- GPIB・RS-232C 標準装備により、コンピュータコントロール可能。
- 力率改善回路を電源に採用し、低消費電流で電流高調波を低減。
- 電源電圧 AC85V～115V、180V～240V 自動切り換え。
- 4705A、4706、4700 シリーズ、TPR-33N、TPR-303 と同時急変・同期運転が可能。

1.3 機能一覧

■ 増幅器

アイソレーション(耐電圧 500Vrms)された三相の電流出力、各相 0.4A、4A、30A の 3 レンジ

■ 出力切換器

電流出力 1L、2L の 2 系統の 3 相 4 線コネクタ

3 相 (1L、2L を選択)、地絡(電流 1→1L、電流 3→2L)、短絡(電流 1→1L、電流 3→2L)

■ 出力加算

各相 30A レンジにて、以下の加算出力が可能。注:90A は正面端子からのみ出力

電流 1:60A(電流 1+電流 2)、90A(電流 1+電流 2+電流 3)

電流 3:60A(電流 3+電流 2)

■ 出力オン/オフ

各相個別オン/オフ、全相一括オン/オフ(内部ディップスイッチで禁止/許可)

■ 増幅器入力切換

内部、外部入力、外部出力(外部出力信号にブースタを使用する場合)

■ 周波数モード

内部(10.000~200.000Hz)、50Hz 固定、60Hz 固定、ライン同期、外部同期

■ 波形切換

正弦波、高調波 1(25 次まで)、高調波 2(振幅・位相連続可変)、任意波
+DC/-DC(内部ディップスイッチで禁止/許可)

■ 振幅・位相(定常値、故障値、SOR 急変モードではステップ 1、2 値を設定)

各相個別に 0.000~30.000A に振幅設定

各相個別に 0(位相設定マイナス有りのとき-359.9)~359.9°に位相設定

平衡三相設定、三相一括可変機能

■ マスタ/スレーブ

単独、マスタ、スレーブ

切換器通信(マスタまたはスレーブ時の出力切換器の同期)

機能のオン/オフ

遮断相選択(REX4741 がマスタのときに有効、総合試験時の遮断相を選択)

■ 動作モード

マニュアルモード (正面パネルの定常、故障指令キーのみで急変、カウンタは動作せず)

急変モード (急変制御機能、カウンタ機能が有効)

 ホールド急変 (永久故障の模擬、一度急変動作した後は出力値を保持)

 ノンホールド急変 (アーク故障の模擬、定常⇔故障がトリップ信号と常に同期)

動作・復帰同時計測モード (動作時間と復帰時間を同時に計測)

スイープ動作

 スイープ (1回のスイープ動作、モディファイによる手動スイープが有効)

 サーチスイープ (デジタル式保護リレーなどの動作点を、指定回数スイープし自動計測)

 DSKサーチスイープ (円盤形保護リレーの動作点を、指定回数スイープし自動計測)

SOR 急変モード (脱調リレーの試験)

■ 急変制御機能 (動作モードが急変モードのとき有効)

急変開始位相 (内部基準位相に対する設定位相で急変開始)

 0～359.9°、機能のオン/オフ

プリトリガ時間 (急変開始指令から設定時間後に急変開始)

 10～6000ms、機能のオン/オフ

故障継続時間 (急変開始から設定時間経過後、強制的に定常復帰)

 0.001～65.000s、機能のオン/オフ

■ カウンタ機能 (動作モードが急変モードのとき有効)

カウンタモード

 インタバル (急変開始からトリップ信号までの時間を計測)

 ワンショット (トリップ信号の動作幅を計測)

 トレイン (トリップ信号の動作幅の累計時間を計測)

 スタート計測 (スタート信号からトリップ信号までの時間を計測)

カウンタ設定

 カウンタクリア

 オート (急変動作するときカウンタ値を自動クリア)

 マニュアル (クリアキー入力のみでカウンタ値クリア)

 自動復帰

 オン (ホールド急変のとき、トリップ信号で定常に復帰する)

 オフ (ホールド急変のとき、トリップ信号で定常に復帰せず故障を保持)

1.3 機能一覧

■ トリップ入力

トリップ信号論理設定

トリップ信号チャッタ除去時間

1~100ms、機能のオン/オフ

■ 動作スタート入力

動作スタート信号論理設定

ストップ設定(動作スタート信号の復帰で出力を定常値に復帰)

機能の使用/不使用

■ 拡張外部応答入力

オプションの応答信号拡張ボックスにより、トリップ入力を 255 チャンネルまで拡張

■ PSW モード(正面パネルの故障指令キーの動作を設定)

オルタネート(一度押すと故障を保持)、モーメンタリ(押すと故障、離すと定常)

■ ビープ音設定

オン/オフ

■ パネル設定メモリ

読出、書込、コメント入力、50Hz/60Hz 初期値読出

■ インタフェース

GPIB、RS-232C

1.4 動作原理

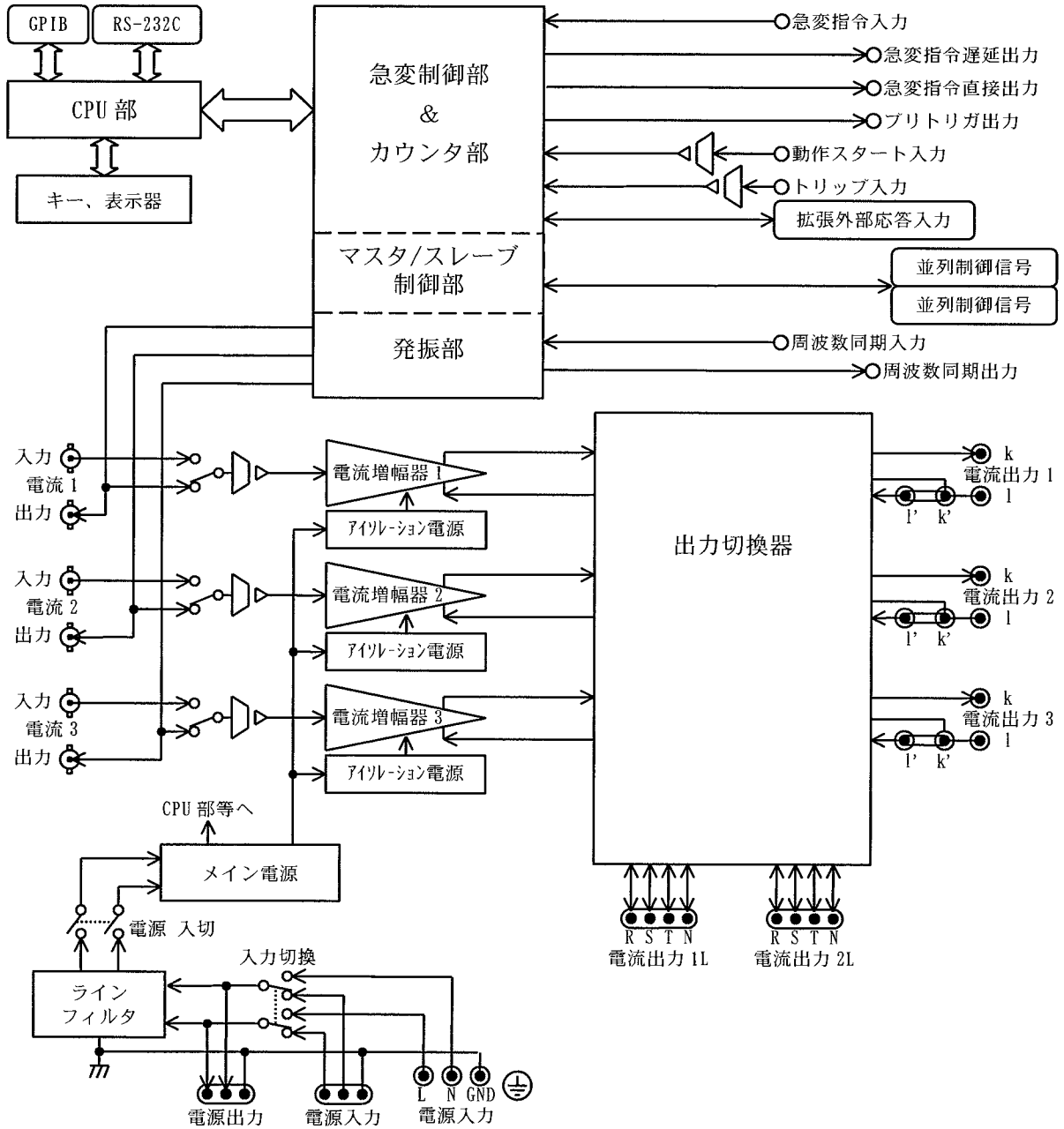


図 1-1 ブロック図

1.4 動作原理

■ CPU 部

本器の動作を総合的に制御しているのが CPU 部です。内部の RAM は電池によって内容を電源断時にも記憶しており、電源投入時には電源断時に設定されていた値が呼び出されます。

■ 急変制御部とカウンタ部

トリップ入力とスタート入力は絶縁されて急変制御部に入り、定常・故障の急変制御を行います。

カウンタ部は、急変制御部からの制御により時間計測を行います。

■ マスタ/スレーブ制御部

マスタ器とスレーブ器間の、急変動作と出力周波数等の同期を行います。

■ 発振部

発振部は、デジタル直接合成方式シンセサイザ(DDS)より構成されています。DDS は、波形・振幅・位相を個別に設定でき、急変動作では、それらを切換えることにより自由度の高い信号波形を生成できます。

■ 電流増幅器

電流増幅器は、アイソレーション電源と入力のアイソレーションアンプにより、各相独立してフローティングしています。

■ 出力切換器

出力切換器は、各相の電流増幅器出力を加算したり、側面端子(右パネルの電流出力 1L、2L)の結線を切換えます。

■ メイン電源

メイン電源は、CPU 部や、各相のアイソレーション電源に必要な電力を供給します。力率改善方式のコンバータを採用し、力率の改善を行っています。

2. 使用前の準備

- 2.1 使用前の確認…………… 2-1
- 2.2 設置場所…………… 2-2
- 2.3 内部ディップスイッチの設定…………… 2-3
- 2.4 接地および電源接続…………… 2-5

2.1 使用前の確認

■ 安全の確認

使用者の安全を確保するために、取扱説明書の下記の項を必ず最初にお読みください。

- 「安全にお使いいただくために」(この取扱説明書の最初の方に記載されています)
- 「2.4 接地および電源接続」

■ 開梱と再梱包

輸送中の事故などによる損傷がないことをお確かめください。

機器を設置する前に、下記の品目、数量をご確認ください。

表 2-1 構成

品 目	数量
●本体	1
●取扱説明書	1
●付属品	
電源ケーブル(片端矢形圧着端子、30Amax)	1
電源ケーブル(片端 100V 用コンセント、15Amax)	1
3 極-2 極変換アダプタ	1
電源渡りケーブル	1
三相 4 線電流出力ケーブル	2
マスタ/スレーブ制御信号渡りケーブル	1
外部信号用ケーブル(BNC-バナナチップ)	3
付属ケーブル用バッグ	1

輸送などのために再梱包するときは、適切な強度と余裕のある箱に、重さに耐えられる詰め物をして、機器が十分保護されるようにしてください。

2.2 設置場所

■ 設置位置

底面または背面のゴム足が、4個とも机などの平らな面に乗るように置いてください。
1台あたりの質量は26.5kgです。総質量に耐え得る強固で水平な場所に置いてください。

△ 注意

本シリーズを、複数台積み重ねる場合は、安全のため4台以下でご使用ください。

■ 設置場所の条件

- 温度および湿度範囲は、下記の条件に合う場所に設置してください。
 - ・性能保証：+15～+35℃、5～85%RH(結露なきこと)
 - ・動作保証：0～+40℃、5～85%RH(結露なきこと)
 - ・保存条件：-10～+50℃、5～95%RH(結露なきこと)
- 本器は内部冷却のためにファンを使用しています。
 - ・左右側面には吸排気口があります。
壁などから左右10cm以上離して使用してください。
 - ・ファンが停止していることにお気づきの際は
直ちに電源を切り、当社または当社代理店までご連絡ください。ファンが停止したまま使用されますと、破損が拡大して修復困難になる場合があります。
- 下記のような場所には設置しないでください。
 - ・商用電源に過大な雑音が含まれている場所
商用電源に過大な雑音が含まれていますと、出力信号に雑音が重畳し、仕様の確度を保てない場合があります。雑音の少ない商用電源でご使用ください。
 - ・可燃性ガスのある場所
爆発の危険性があります。絶対に設置したり使用したりしないでください。
 - ・屋外や直射日光の当たる場所、火気や熱の発生源の近く
性能を満足しなかったり、故障の原因になります。
 - ・腐食性ガスや水気、ほこり、ちり、金属粉、塩分のある場所、湿度の高い場所
腐食したり、故障の原因になります。
 - ・電磁界発生源や高電圧機器、動力線、パルス性雑音源の近く
誤動作の原因になります。
 - ・振動の多い場所
誤動作や故障の原因になります。

2.3 内部ディップスイッチの設定

本器には、直流リレーを試験するために直流を出力する機能や、操作性を向上させるため、出力を一括でオンする機能などがあります。

これらの機能は本器の応用範囲をより広げるものですが、使用分野によっては、危険を伴うものであり、不要な場合も多々あります。

このため、本器内部のスイッチにより、これらの機能の使用許可/禁止を個別に設定できます。

本器は工場出荷時に直流出力は「禁止」に、出力一括オンは「許可」に設定してあります。

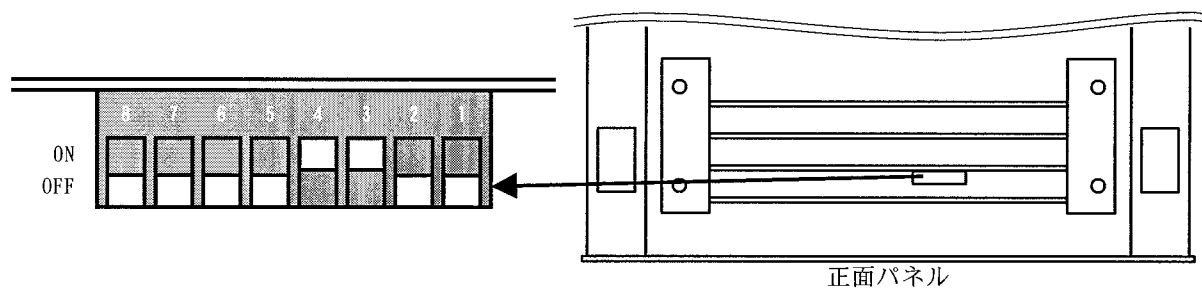
この設定を変更するには、天板を取り外し、下記に示すプリント基板最上部のディップスイッチの設定を変更します。

警告

天板を取り外すときは、必ず電源ケーブルを外した状態で行ってください。

本器の内部には、高圧の箇所がありますので、このディップスイッチ以外には手を触れないようご注意ください。

内部ディップスイッチの内容は以下のとおりです。必要に応じて設定を変更してください。設定変更後、電源を投入した時点で、その設定が有効になります。



No	内容	設定内容：*は出荷時の設定
1	本器がマスタのとき、スレーブ器に出力一括オンを送信	ON(禁止)/*OFF(許可)
2	本器の出力一括オンの動作	ON(禁止)/*OFF(許可)
3	直流出力(波形切換 +DC/-DC)	*ON(禁止)/OFF(許可)
4	外部信号出力の出力オフ時、信号振幅を0にする	*ON(禁止)/OFF(許可)
5~7	未使用	*OFF
8	GPIB コマンド REX4723 コンパチモード	ON(許可)/*OFF(禁止)

図 2-1 内部ディップスイッチの設定

2.3 内部ディップスイッチの設定

■ GPIB コマンド REX4723 コンパチモード

GPIB コマンド REX4723 コンパチモードは、REX4723 を使用した自動試験ソフトなどが、そのまま本器で動作するようにしたものです。

GPIB コマンド REX4723 コンパチモードを許可に設定すると、動作は以下のようになります。

- REX4723 には、直流出力 (波形切換 +DC/-DC) がありませんので禁止になります。
- GPIB コマンドの変更 ☞「5.3 プログラムコード一覧」
REX4723 と互換を保つため、以下 (**太字**) のようになります。

機能名	ヘッダ	動作及び設定範囲	問い合わせ	相指定	状態指定	例
出力レンジ	RNG	0: 4A 1: 単相 30A (REX4723 は 10A) 2: 単相 30A (REX4723 は 20A) 3: 加算 30A (REX4723 は 30A) 9: 0.4A	有	必要	必要	RNG0
機種名	IDT	問い合わせのみ 機種名を問い合わせるためのコマンド。本器の応答は“IDT 4723 ”となります。	有	不要	不要	?IDT

- 加算 30A レンジについて
REX4723 の加算 30A レンジ、30A 出力の最大出力電圧は 18V です。
本器の単相 30A レンジ、30A 出力の最大出力電圧は 9V です。よって互換を保つため、本器も以下のように出力を加算して加算 30A レンジとし、30A 出力の出力電圧を最大 18V 出力できる 30A レンジとします。
電流 1: 加算 30A レンジ → 電流 1+電流 2
電流 3: 加算 30A レンジ → 電流 3+電流 2
なお、GPIB コマンド REX4723 コンパチモード禁止に設定すると、加算 30A レンジは設定できません。
- REX4723 にあって、本器にない機能の GPIB コマンド
REX4723 にあった振幅微調機能「FAJ」「FAC」と振幅係数機能「AFT」「AFC」は、本器にはありません。
本器は、これらのコマンドを受信するとエラーにせず、動作もなにもしません。

2.4 接地および電源接続

■ 接地

⚠ 警告

本器はラインフィルタを使用しており、接地しないと感電します。

感電事故を防止するため、下記のいずれかの方法で、必ず電気設備技術基準D種(第3種)以上の接地に確実に接続してください。

- 片端100V用コンセントの付属電源ケーブルを使用するときは、3極電源プラグを、保護接地コンタクトを持った3極電源コンセントに接続する。
3極電源プラグに3極-2極変換アダプタを使用するときは、変換アダプタの接地線(緑色)をコンセントのそばの接地端子に接続する。
- 片端矢形圧着端子の付属電源ケーブルを使用するときは、接地線(緑)を接地する。
- 左側面パネルの接地端子を2mm²以上の太さの線で接地する。

■ 電源

⚠ 注意

電源接続の前に、コンセントの電圧が本器の定格電源電圧に適合しているかどうかを確認してください。

本器の電源条件は、下記のとおりです。

電圧	AC85V～115V、AC180V～240V
周波数	48Hz～62Hz
最大消費電力	1800VA(最大定格電力1080W出力時)

電源接続は、付属の電源ケーブルをご使用してください。お客さまの都合により、付属の電源ケーブルをご使用できない場合、非常用として電源入力のための端子が装備してありますが、この端子に電源接続する場合、感電事故等の危険性が生じます。

なお、この端子を使用するときは、入力切換スライドスイッチを端子側に設定してください。

⚠ 警告

電源入力のための端子は非常用です。

感電事故等の危険性がありますので、常時使用することは避けてください。

2.4 接地および電源接続

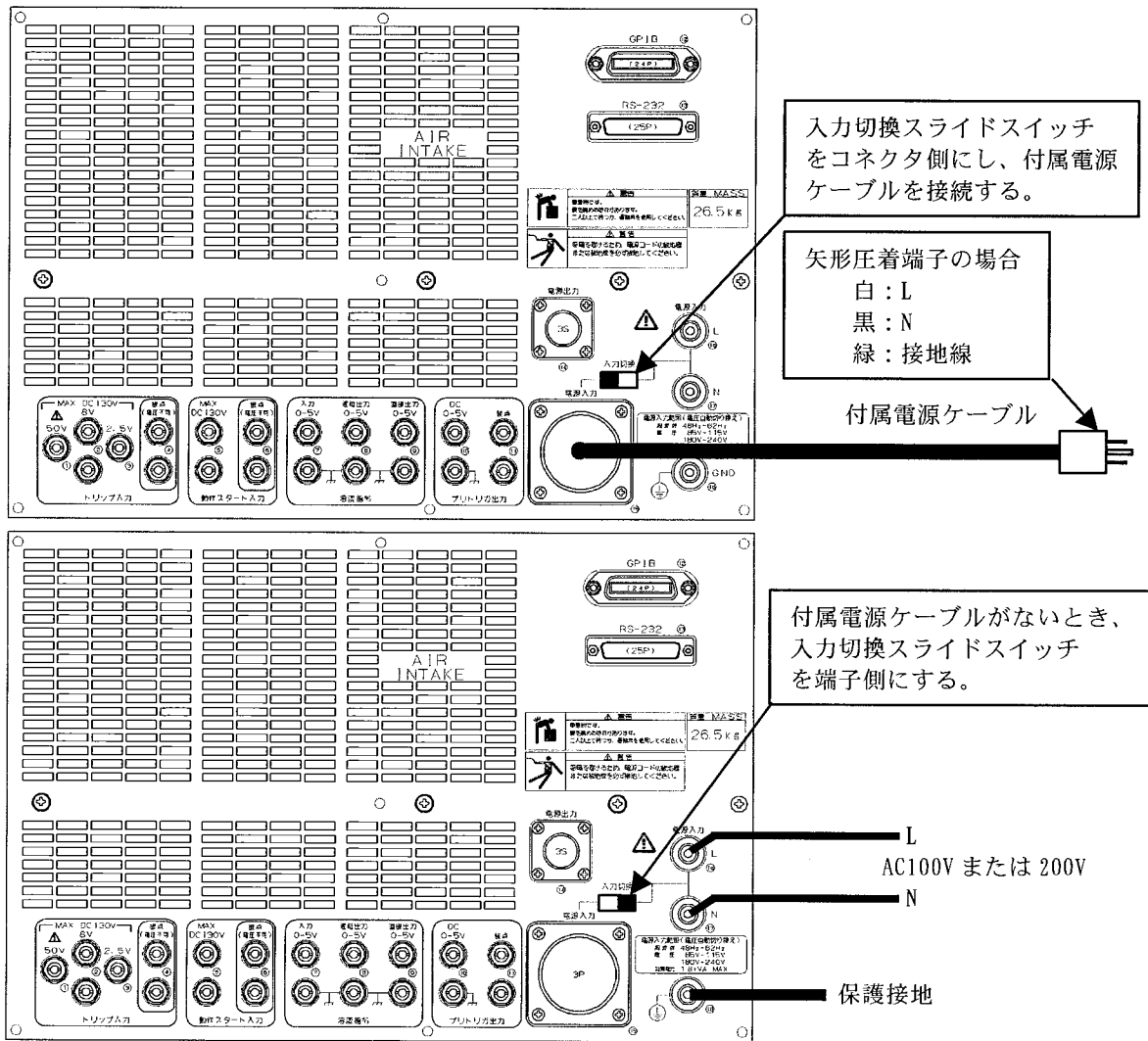


図 2-2 電源ケーブルの接続

本器は、電源入力と並列に接続した電源出力コネクタがあります。本シリーズを複数台使用するとき、付属の電源渡りケーブルを使用して、本器の電源出力コネクタと他の機器の電源入力コネクタに接続します。



図 2-3 電源入力コネクタと電源出力コネクタのピン接続

⚠ 注意

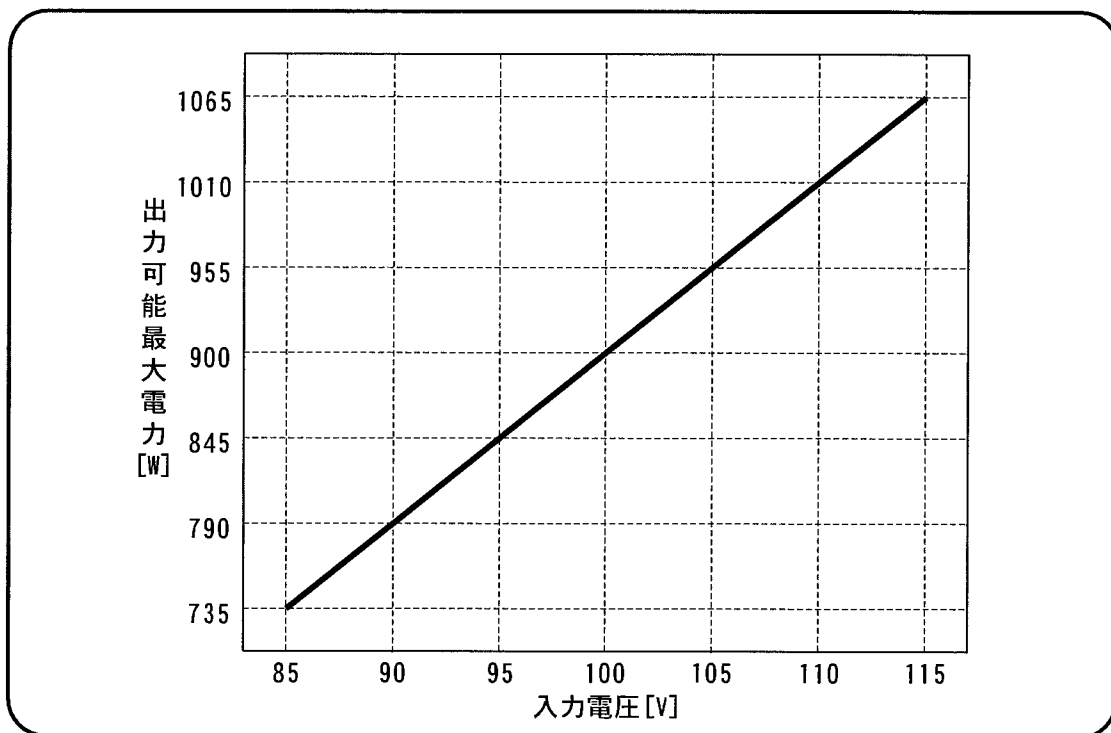
電源入力コネクタの最大電流容量は 30A、電源出力コネクタの最大電流容量は 15A です。容量を越えない範囲でご使用ください。

警告

付属の片端 100V 用コンセント電源ケーブル(15Amax)を使用して、100V 系電源に接続した場合、入力電源電圧範囲に応じて、出力可能な最大電力は下図のように低減します。

特に電工ドラム等で電源を長く引き回した場合、そのインピーダンスと消費電流によって電源電圧が低下して、出力可能最大電力がより低くなる場合があります。

このため、100V 系電源電圧で、付属の片端 100V 用コンセント電源ケーブル(15Amax)を使用する場合は、直接コンセントに接続して、下図の範囲内でご使用ください。



入力電圧 AC85V~115V(電流 15A) 対 出力可能最大電力

3. パネル面と基本操作の説明

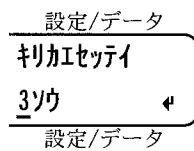
3.1	パネル各部の名称と動作	3-1
3.1.1	左側面パネル	3-2
3.1.2	右側面パネル	3-5
3.1.3	正面パネル	3-8
3.2	始動	3-14
3.2.1	電源の投入	3-14
3.2.2	初期設定	3-15
3.3	増幅器出力の操作	3-18
3.3.1	出力レンジの設定	3-18
3.3.2	出力のオン/オフ	3-20
3.3.3	オーバロード時の動作	3-20
3.3.4	出力切換器	3-21
3.4	出力信号の設定	3-25
3.4.1	周波数の設定	3-25
3.4.2	振幅・位相の設定	3-26
3.4.3	波形切換	3-30
3.5	動作モード	3-34
3.5.1	トリップ入力と動作スタート入力	3-35
3.5.2	マニュアルモードの動作	3-38
3.5.3	急変モードの動作	3-38
3.5.4	動作・復帰同時計測モードの動作	3-47
3.5.5	通常スイープの動作	3-48
3.5.6	サーチ・DSKサーチスイープの動作	3-51
3.5.7	SOR急変モード(脱調リレー)の動作	3-55
3.6	その他の基本操作	3-56
3.6.1	特殊機能	3-56
3.6.2	パネル設定メモリ	3-57

3.1 パネル各部の名称と動作

本書では、以下の表記を使用します。

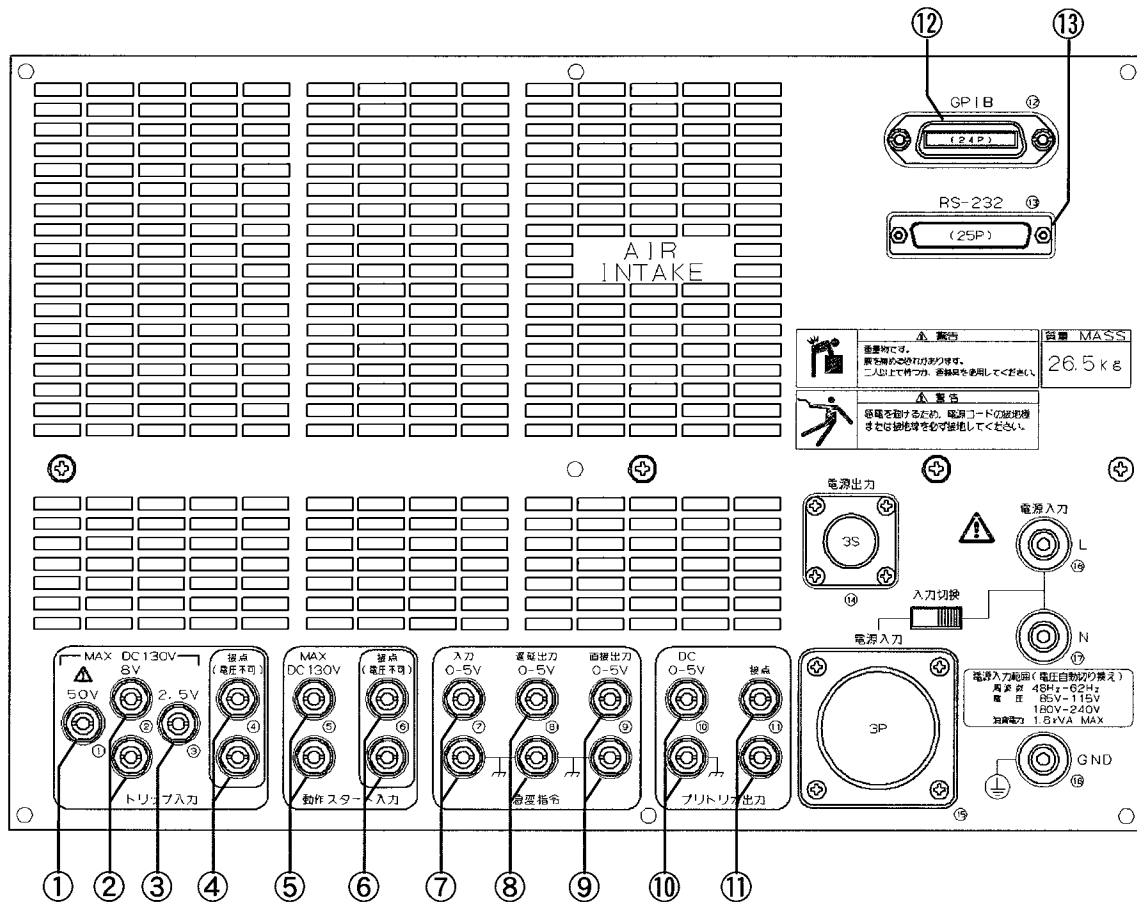
キーの上やキートップに表示した機能のキー名称	: GPIBD-カ、メモリNo
キーの下に橙色で表示した機能のキー名称	: 特殊機能、読出
LEDの名称(LED付キーは含まず)	: <オーバ>、<トリップ信号>
蛍光表示器内の一部の名称	: 【設定/データ】、【動作モード】
蛍光表示器の表示	: [ROM CHECK ERROR]、[セッ'ン]

【設定/データ】の下に「←」と表示しているときは、**実行**を押すと入力が確定します。



3.1 パネル各部の名称と動作

3.1.1 左側面パネル



①～④ トリップ入力(フローティング) 参照「3.5.1 トリップ入力と動作スタート入力」

保護リレーの動作信号入力端子です。筐体とは 354Vpeak (250Vrms) の耐電圧があります。

①～③は電圧入力(②の下の端子がコモン)で、許容最大入力電圧は DC+130V です。スレシヨルド電圧はそれぞれ以下のようにになっています。

①+2.5V 端子スレシヨルド電圧	High レベル: +2.5V
	Low レベル : +1.0V
②+8V 端子スレシヨルド電圧	High レベル: +8.0V
	Low レベル : +5.0V
③+50V 端子スレシヨルド電圧	High レベル: +50.0V
	Low レベル : +40.0V

④は接点入力で、開放電圧は+5V、短絡電流は 10mA です。

⑤⑥ 動作スタート入力(フローティング) 参照「3.5.1 トリップ入力と動作スタート入力」

急変・スイープ動作の開始を外部から行うための信号入力です。筐体とは 354Vpeak (250Vrms) の耐電圧があります。

⑤は電圧入力で、許容最大入力電圧は DC+130V です。

スレシヨルド電圧	High レベル: +2.5V
	Low レベル : +1.0V

⑥は接点入力で、開放電圧は+5V、短絡電流は 10mA です。

△ 注意

④トリップ接点入力と⑤動作スタート接点入力に、電圧を印加すると接点入力を破損する場合がありますので、ご注意ください。

⑦ **急変指令入力(筐体電位)** 参照「4.4.2 急変動作の同期」

外部から、本器の定常/故障出力を直接制御するための信号入力です。許容最大入力電圧はDC+130Vです。

ロジック信号で、Low のとき故障出力となりますが、カウンタは動作しません。

本器が、当社製 4705A などからの指令によって制御される場合に使用します。

スレシヨルド電圧 High レベル:+2.5V
 Low レベル :+1.0V

⑧ **急変指令遅延出力(筐体電位)** 参照「3.5.3 急変モードの動作」

本器の出力が急変したとき変化する信号です。ロジック信号で、本器が故障出力のとき Low になります。

本器が、当社製 4705A などの定常/故障出力を同時制御する場合に使用します。

⑨ **急変指令直接出力(筐体電位)** 参照「3.5.3 急変モードの動作」

本器が動作を開始したとき変化する信号です。ロジック信号で、本器が動作中に Low になります。

故障遅延時間(プリトリガ時間)と故障開始位相が設定されているときは、この信号が Low になってから、故障遅延時間が経過し、故障開始位相になったとき、故障出力となり、⑧急変指令遅延出力が Low になります。

⑩⑪ **プリトリガ出力** 参照「3.5.3 急変モードの動作」

オシロなどの起動用信号です。

⑩がロジック信号(筐体電位)、⑪が接点信号(フローティング)です。⑪接点信号は、筐体とは 354Vpeak(250Vrms)の耐電圧があります。

本器が動作を開始したとき⑩は Low、⑪は短絡になり、⑨急変指令直接出力が復帰してから約 0.1s 後に復帰します。

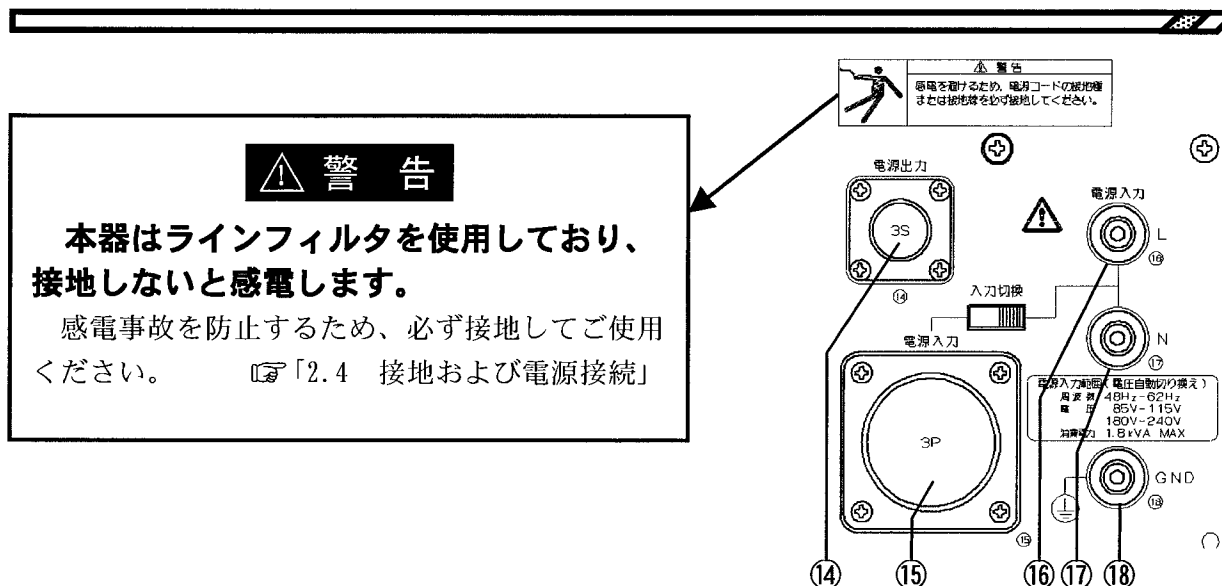
⑫ **GPIB(筐体電位)** 参照「5.1.1 GPIB の主な仕様」

GPIB 制御のためのコネクタです。

⑬ **RS-232C(筐体電位)** 参照「6.2.2 コネクタおよび信号線」

RS-232C 制御のためのコネクタです。

3.1 パネル各部の名称と動作

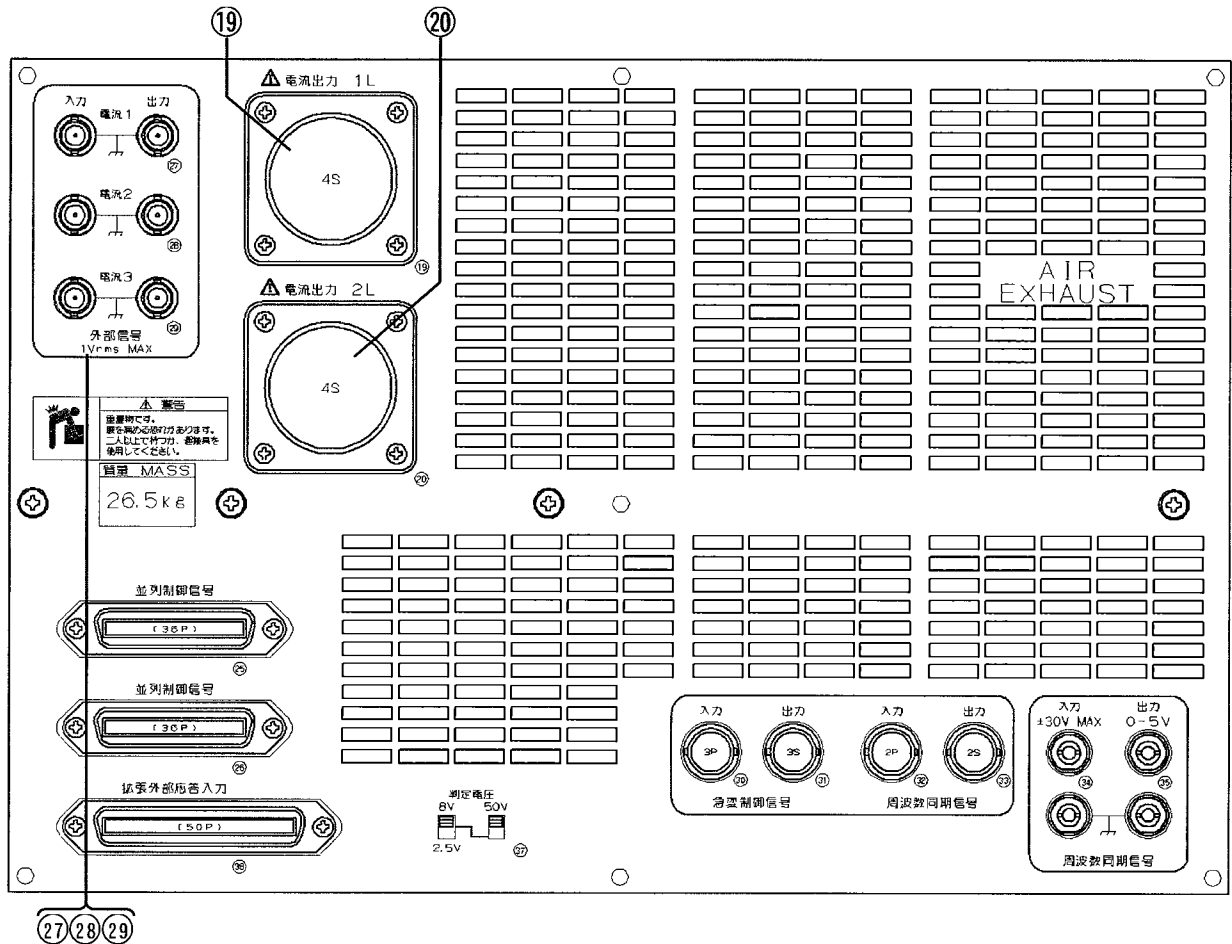


- ⑭ **電源出力コネクタ(フローティング)** 参照「2.4 接地および電源接続」
 本器の電源入力と並列に接続した出力コネクタです。筐体とは 2121Vpeak(1500Vrms)の耐電圧があります。
 本シリーズを複数台使用するとき、付属の電源渡りケーブルを使用して、他の機器の電源入力コネクタに接続します。
- ⑮ **電源入力コネクタ(フローティング)** 参照「2.4 接地および電源接続」
 電源入力のためのコネクタです。筐体とは 2121Vpeak(1500Vrms)の耐電圧があります。
 付属の電源ケーブルを使用します。本コネクタを使用するときは、入力切替スライドスイッチを本コネクタ側に設定します。
- ⑯⑰ **電源入力端子(フローティング)** 参照「2.4 接地および電源接続」
 付属の電源ケーブルを紛失したときなど、非常用の電源入力端子です。筐体とは 2121Vpeak(1500Vrms)の耐電圧があります。
 本端子を使用するときは、入力切替スライドスイッチを本端子側に設定します。
- ⑱ **GND(接地端子)** 参照「2.4 接地および電源接続」
 保護接地用の端子で、筐体に接続しています。

警告

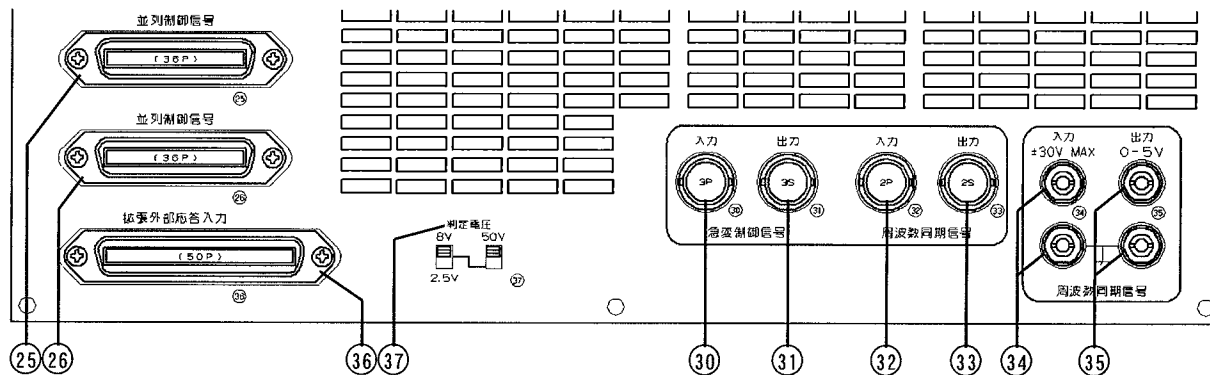
**⑯⑰電源入力端子は非常用です。
 感電事故等の危険性がありますので、常時使用することは避けてください。**

3.1.2 右側面パネル



- ①⑨ 電流出力 1L(フローティング) ☞「3.3.4 出力切換器」
電流出力 1L 側コネクタです。出力切換器の設定が三相 1L のとき三相 4 線式に、単相のときは電流出力 1 の切換器出力となります。筐体とは 707Vpeak(500Vrms)の耐電圧があります。
- ②⑩ 電流出力 2L(フローティング) ☞「3.3.4 出力切換器」
電流出力 2L 側コネクタです。出力切換器の設定が三相 2L のとき三相 4 線式に、単相のときは電流出力 3 の切換器出力となります。筐体とは 707Vpeak(500Vrms)の耐電圧があります。
- ②⑦②⑧②⑨ 外部信号 入力、出力(筐体電位) ☞「4.2 増幅器入力切換」
外部信号入力は、外部信号で本器の増幅器を使用する際の信号入力です。増幅器入力切換が外部入力設定のときに使用できます。1Vrms でレンジフルスケールになります。
外部信号出力は、内部シンセサイザの信号が出力され、フルスケール設定で 1Vrms になります。増幅器入力切換を外部出力設定にし、外部の増幅器を駆動するときなどに使用します。

3.1 パネル各部の名称と動作



②⑤⑥ 並列制御信号(筐体電位)

☞「4.1.2 マスタ/スレーブの接続」

マスタ/スレーブ動作をするときに接続するケーブルのコネクタです。②⑤⑥は並列接続になっています。

③⑥ 拡張外部応答入力(フローティング)

☞「4.3 拡張応答入力の操作」

拡張外部応答入力は、拡張応答入力ボックス(オプション)を接続し、トリップ入力を 255 チャンネルまで拡張するためのコネクタです。拡張応答入力ボックスの応答入力は、③⑦判定電圧にしたがって①～③トリップ入力に接続されます。応答入力端子と筐体とは 354Vpeak(250Vrms)の耐電圧があります。(ロジック制御端子は筐体電位です)

③⑦ 判定電圧

☞「4.3 拡張応答入力の操作」

③⑦拡張外部応答入力の応答入力のスレシヨルド電圧を設定するスイッチです。

③④ 周波数同期信号入力(筐体電位)

☞「3.4.1 周波数の設定」

本器を外部信号で周波数同期する際の信号入力で、周波数モードが外部同期設定のとき使用できます。許容最大入力電圧は DC±30V です。

ロジック信号で、立下りエッジが内部基準位相 0° となります。

本器が、当社製 4705A などの周波数に同期する場合などに使用します。

スレシヨルド電圧 High レベル:+2.5V
 Low レベル :+1.5V

③⑤ 周波数同期信号出力(筐体電位)

☞「3.4.1 周波数の設定」

本器の内部周波数を出力します。ロジック信号で、立下りエッジが内部基準位相 0° となります。

本器の出力周波数に、当社製 4705A などを同期させる場合などに使用します。

③⑩ 急変制御信号入力(筐体電位)

☞「4.4.2 急変動作の同期」

外部から、本器の定常/故障出力を直接制御するための信号入力です。許容最大入力電圧はDC+130Vです。

ロジック信号で、スレシヨルド電圧は+2.5Vです。Lowのとき故障出力となりますが、カウンタは動作しません。

本器が、京濱電測社製 TPR-33 などからの指令によって制御される場合に使用します。

③⑪ 急変制御信号出力(筐体電位)

☞「4.4.2 急変動作の同期」

本器の出力が急変したとき変化する信号です。ロジック信号で、本器が故障出力のときLowになります。

本器が、京濱電測社製 TPR-33 などの定常/故障出力を同時制御する場合に使用します。

③⑫ 周波数同期信号入力(筐体電位)

☞「4.4.1 出力周波数の同期」

本器を外部からの信号で周波数同期する際の信号入力で、周波数モードが外部同期のとき使用します。許容最大入力電圧はDC±30Vです。

ロジック信号で、立上がりエッジが内部基準位相0°となります。

本器が、京濱電測社製 TPR-33 などの周波数に同期する場合などに使用します。

スレシヨルド電圧	High レベル:+2.5V
	Low レベル :+1.5V

③⑬ 周波数同期信号出力(筐体電位)

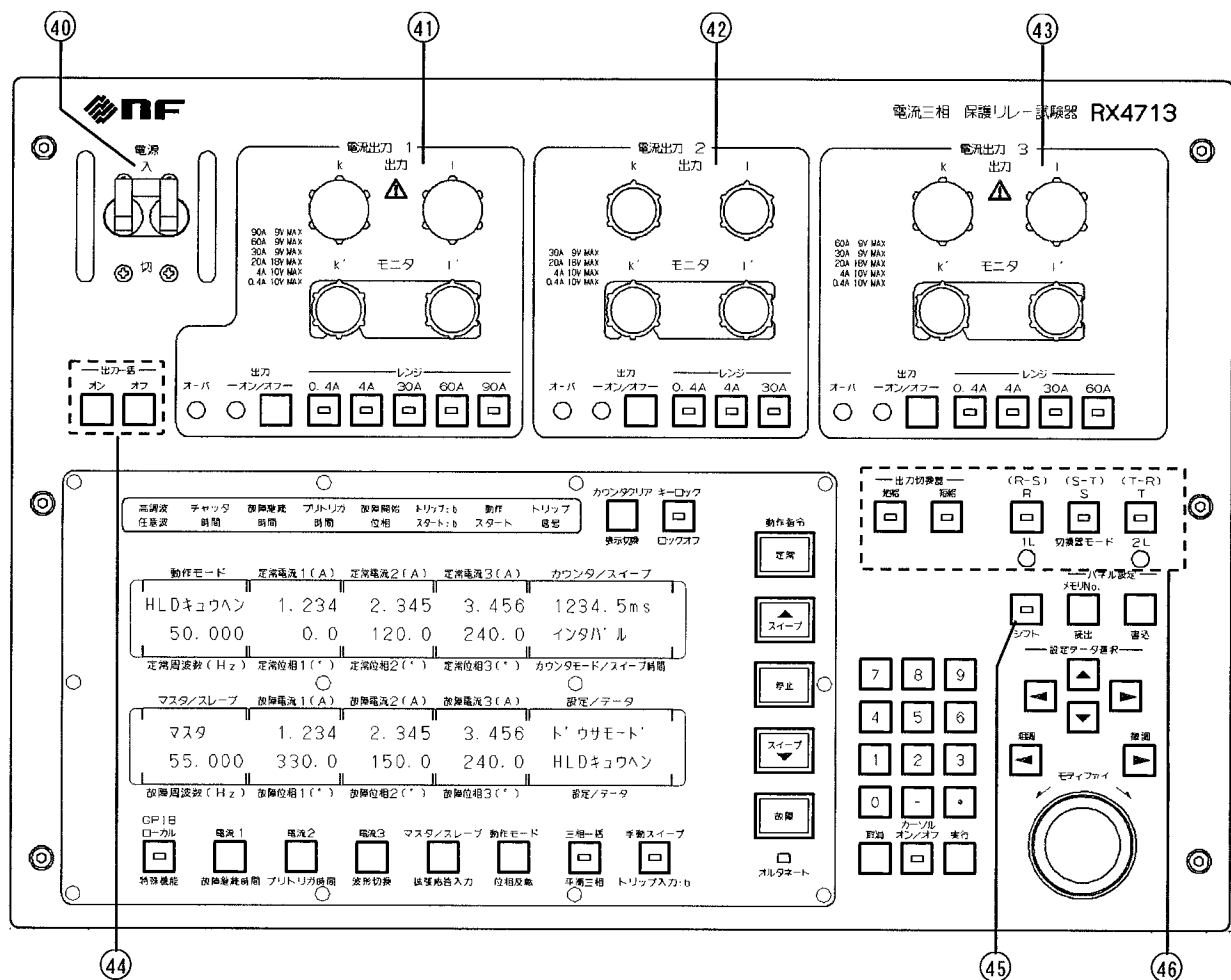
☞「4.4.1 出力周波数の同期」

本器の内部周波数を出力します。出力は±10Vの方形波で、立上がりエッジが内部基準位相0°となります。

本器の出力周波数に、京濱電測社製 TPR-33 などを同期させる場合などに使用します。

3.1 パネル各部の名称と動作

3.1.3 正面パネル



④ 電源 入/切

電源スイッチです。異常電源電流が流れるか、内部温度が異常上昇した場合には、自動的に電源を遮断します。

④ 電流出力 1

出力端子 k l(フローティング)

☞「3.3.4 出力切換器」

正面パネルの増幅器出力端子です。筐体とは707Vpeak(500Vrms)の耐電圧があります。最大出力電流は90Aです。取り扱いには十分にご注意ください。

〈オーバ〉

☞「3.3.3 オーバロード時の動作」

過負荷のとき点灯するLEDです。

出力オン/オフ

☞「3.3.2 出力のオン/オフ」

オン/オフは単相でオン/オフを設定します。〈オン〉は出力オンのとき点灯します。

レンジ **0.4A**、**4A**、**30A**、**60A**、**90A**

☞「3.3.1 出力レンジの設定」

出力レンジの設定キーです。設定されているレンジキーのLEDが点灯します。

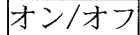


④② 電流出力 2

出力端子 k 1(フローティング)  「3.3.4 出力切換器」

正面パネルの増幅器出力端子です。筐体とは 707Vpeak(500Vrms)の耐電圧があります。
最大出力電流は 30A です。取り扱いには十分にご注意ください。

<オーバ>  「3.3.3 オーバロード時の動作」

過負荷のとき点灯する LED です。

出力オン/オフ  「3.3.2 出力のオン/オフ」 は単相でオン/オフを設定します。<オン>は出力オンのとき点灯します。レンジ 、、  「3.3.1 出力レンジの設定」

出力レンジの設定キーです。設定されているレンジキーの LED が点灯します。

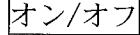
④③ 電流出力 3

出力端子 k 1(フローティング)  「3.3.4 出力切換器」

正面パネルの増幅器出力端子です。筐体とは 707Vpeak(500Vrms)の耐電圧があります。
最大出力電流は 90A です。取り扱いには十分にご注意ください。

<オーバ>  「3.3.3 オーバロード時の動作」

過負荷のとき点灯する LED です。

出力オン/オフ  「3.3.2 出力のオン/オフ」 は単相でオン/オフを設定します。<オン>は出力オンのとき点灯します。レンジ 、、、  「3.3.1 出力レンジの設定」


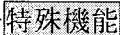



出力レンジの設定キーです。設定されているレンジキーの LED が点灯します。

④④ 出力一括  「3.3.2 出力のオン/オフ」


全相の増幅器出力を一括してオン、オフするキーです。

④⑤ シフト

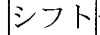



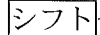

キーの下に **オレンジ** で表示した機能(シフト機能)を使用するときに、予めこのキーを押し、このキーの LED を点灯させた状態で、それぞれのキーを押します。

シフト機能のキー入力表示例 → +④⑥ 出力切換器制御  「3.3.4 出力切換器」、

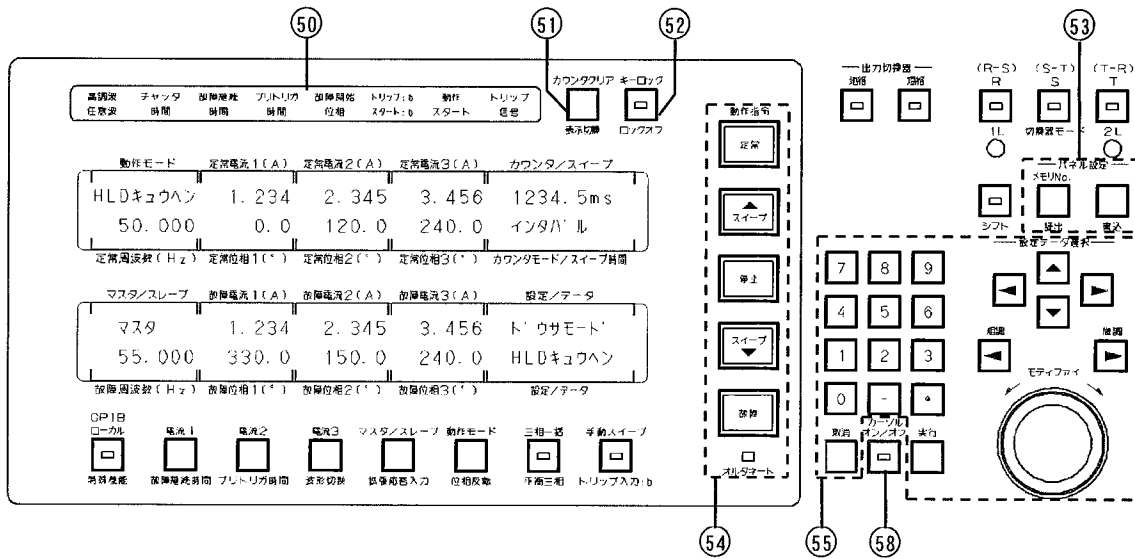
切換器モードが単相のとき、出力切換器を地絡、短絡の設定にします。地絡は三相 4 線式の相間に、短絡は三相 4 線式の線間に出力を接続します。

、、

出力切換器の切換先を設定します。

+ は切換器モードが三相のとき、電流出力 1L に出力します。+ は【設定/データ】を切換器モードの設定にします。+ は切換器モードが三相のとき、電流出力 2L に出力します。

3.1 パネル各部の名称と動作



⑤ 状態表示 LED

〈高調波 任意波〉

出力波形の状態を示します。消灯時の出力波形は正弦波です。

〈チャッタ時間〉、〈故障継続時間〉、〈プリトリガ時間〉、〈故障開始位相〉

機能が有効なときに点灯します。

〈トリップ:b〉、〈スタート:b〉

トリップ入力、動作スタート入力の論理が↓b除去のときに点灯します。

〈動作スタート〉、〈トリップ信号〉

信号が入力された(電圧入力印加、接点入力短絡)ときに点灯します。信号入力のモニタになります。入力の論理設定には影響を受けません。

⑥ カウンタクリア

カウンタ計測値をクリアします。

シフト+表示切換は蛍光表示器の表示を切り換え、SOR急変モードのステップ2、3の振幅・位相値などを表示します。

☞「3.5.3.A カウンタ」、「3.5.7 SOR急変モード(脱調リレー)の動作」

⑦ キーロック

このキーを押すとLEDが点灯し、パネル面操作が禁止になります。

☞(出力一括オン/オフ、各出力オン/オフ、PIBローカル、シフト+ロックオフを除く)

シフト+ロックオフで禁止が解除され、LEDが消灯します。

⑤③ パネル設定メモリ ☞「3.6.2 パネル設定メモリ」**メモリ No**

パネル設定メモリの読み出し、または書き込む際にメモリ No を設定するためのキーです。【設定/データ】に表示されたメモリ No は **モディファイ** で選択できます。

シフト+書込、**シフト+読出**

パネル設定を選択したメモリ No に書き込み、読み出しを行います。

⑤④ 動作指令 ☞「3.5 動作モード」**定常**

出力を定常値にします。

スイープ▲

動作モードがスイープモードのとき、故障値から定常値方向にスイープします。

停止

動作モードがスイープモードのとき、スイープを停止します。

スイープ▼

動作モードがスイープモードのとき、定常値から故障値方向にスイープします。

故障

出力を故障値にします。

PSW モードによって以下の動作になります。

モーメンタリ：離すと定常値に戻る。

オルタネート：離しても故障値を保持、

定常値に戻すにはもう一度 **故障** を押すか、**定常** を押す。

<オルタネート>

PWS モードがオルタネートのとき点灯します。

⑤⑤ データ入力

設定データ選択 **▲**、**▼**、**◀**、**▶**

カーソルの項目移動をするキーです。

租調◀、**微調▶**

カーソルの桁移動をするキーです。

モディファイ

カーソルがある桁の数値を増減したり、設定を変更したりします。

テンキー0~9、**-**、**.**、と**取消**

数値を直接入力するためのキーです。**取消**を押すと入力した順に取り消します。

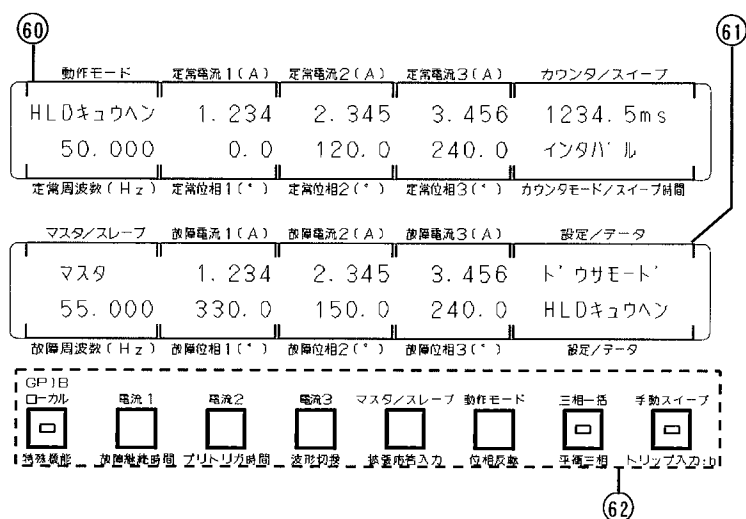
実行

入力した数値や、変更した設定の確定をします。

⑤⑥ **カーソルオン/オフ** ☞「4.1.3.B) 設定値の同時変更」

カーソル表示をオン/オフするキーです。カーソルがオフのとき LED が点灯します。

3.1 パネル各部の名称と動作



⑥0 上側蛍光表示器

【動作モード】

動作モードを表示します。

【定常周波数】

定常周波数を表示します。

【定常電流1～3】、【定常位相1～3】

振幅(上側)、位相(下側)の定常値を表示します。

【カウンタ/スイープ】

カウンタ計測値、スイープ位置を表示します。

【カウンタモード/スイープ時間】

カウンタモード、カウンタ計測値、スイープ時間を表示します。

⑥1 下側蛍光表示器

【マスタ/スレーブ】

マスタ/スレーブ機能の状態を表示します。

【故障周波数】

故障周波数を表示します。

【故障電流1～3】、【故障位相1～3】

振幅(上側)、位相(下側)の故障値を表示します。

【設定/データ】

各種機能の設定や、データの表示に使用します。

⑥2 各種設定キー

GPIB ローカル

GPIB 制御のリモート状態のとき、このキーを押すと LED が点灯し、GPIB 制御のリモート状態を解除し、パネル面操作が可能になります。

シフト+**特殊機能**は、【設定/データ】を特殊機能の設定にします。

☞「3.6.1 特殊機能」、「5.2.4 リモート/ローカルの動作」

電流 1

☞「3.5.3.B) 故障継続時間」

このキーを押すたびに、カーソルが【定常電流 1】→【定常位相 1】→【故障電流 1】→【故障位相 1】→【定常電流 1】へと移動します。

シフト+**故障継続時間**は、【設定/データ】を故障継続時間の設定にします。

電流 2

☞「3.5.3.C) プリトリガ時間と故障開始位相」

このキーを押すたびに、カーソルが【定常電流 2】→【定常位相 2】→【故障電流 2】→【故障位相 2】→【定常電流 2】へと移動します。

シフト+**プリトリガ時間**は、【設定/データ】をプリトリガ時間の設定にします。

電流 3

☞「3.4.3 波形切換」

このキーを押すたびに、カーソルが【定常電流 3】→【定常位相 3】→【故障電流 3】→【故障位相 3】→【定常電流 3】へと移動します。

シフト+**波形切換**は、【設定/データ】を波形切換の設定にします。

マスタ/スレーブ

【設定/データ】をマスタ/スレーブの設定にします。

シフト+**拡張応答入力**は、【設定/データ】を拡張応答入力の設定にします。

☞「4.1.1 マスタ/スレーブの設定」、「4.3 拡張応答入力の操作」

動作モード

☞「3.5 動作モード」

【設定/データ】を動作モードの設定にします。

シフト+**位相反転**は、カーソルがある所の位相を 180°反転します。

三相一括

☞「3.4.2.A) 平衡三相と三相一括」

このキーを押すと LED が点灯し、振幅または位相を**モディファイ**で三相同時に可変できます。再び押すと LED が消灯し機能を解除します。

シフト+**平衡三相**は、カーソルがある相を基準に平衡三相設定にします。

手動スイープ

動作モードがスイープモードのとき、このキーを押すと LED が点灯し、スイープ位置を手動で可変できます。再び押すと LED が消灯し機能を解除します。

シフト+**トリップ入力:b**は、トリップ入力論理を切り換えます。

☞「3.5.5.A) 手動スイープ」、「3.5.1.A) トリップ入力論理の設定」


3.2 始動

3.2.1 電源の投入

「2.2 設置場所」、「2.4 接地および電源接続」に従って本器を設置し、電源を投入してください。電源投入のあと、以下のセルフテストを行います。

- 表示ランプテストのため、〈オーバ〉以外の全 LED を点灯
- 蛍光表示器のテストのため、表示を全点灯
- 内部ファームウェア Ver 表示
- メモリチェック

正常な場合、以前電源を遮断した時のパネル設定で動作を開始します。ただし、安全のため出力は必ずオフになります。

メモリチェックで、異常が検出された場合は、下側蛍光表示器にエラーメッセージを表示します。  「7.1 エラーメッセージ」

[ROM CHECK ERROR]	使用しているROMに異常があった。
[RAM CHECK ERROR]	使用しているRAMに異常があった。
[CHECK SUM ERROR]	バックアップしているデータにエラーがあった。

[ROM CHECK ERROR] [RAM CHECK ERROR]は、本器の故障ですので、直ちに電源を切り、当社または当社代理店までご連絡ください。


[CHECK SUM ERROR]の場合は10秒程度表示してから、パネル設定を初期設定(50Hz)にして動作を始めます。

このエラーは、メモリバックアップしている電池が放電してしまい、データが保持されなくなったときに起こります。この電池は、完全放電状態から完全充電するのに約100時間の通電が必要です。

電池の完全充電時のメモリバックアップ期間は、個体差、周囲温度によっても変化をするため、その期間に多少ばらつきがあり約60日ですが、電池が劣化するとバックアップ時間が短くなります。実用に耐えない程になりましたら、電池を当社で交換いたします。(有償)

また[CHECK SUM ERROR]は、各種の設定を行っている最中に電源を遮断しますと、次に電源を投入したときに発生することがあります。各種設定の変更後は1秒以上待ってから電源を切るようにしてください。

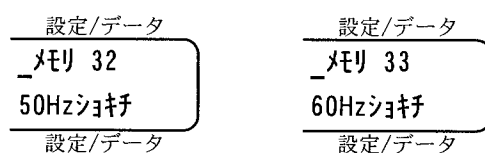
3.2.2 初期設定

パネル設定の初期設定は、50Hz と 60Hz の 2 種類があり、工場出荷時は 50Hz の初期設定になっています。 「表 3-1 パネル設定の初期値一覧」

現在の設定状態が不明で、操作方法が良く分からなくなった場合などは、リセットとして初期設定を行ってください。

メモリ No を押し、【設定/データ】をパネル設定メモリの設定にします。

モディファイ を回して [メモリ 32 50Hz ショキ] か [メモリ 33 60Hz ショキ] を選択します。



シフト + **読出** を押し、選んだ初期値を読み出します。読み出し中は [メモリダグ シュウ] と表示します。メモリ読出を実行すると、安全のため出力は全相オフになります。

3.2 始動

表 3-1 パネル設定の初期値一覧

設定パラメタ	初期値
出力レンジと出力制御	0.4A、オフ
出力切換器モード	地絡、R
定常・故障周波数	50Hz (メモリ 32)/60Hz (メモリ 33)
定常・故障振幅	0A
定常・故障位相	I1:0°、I2:120°、I3:240°
位相設定	マイナス無し
動作モード	マニュアル
マスタ/スレーブ	単独
周波数モード	50Hz 固定 (メモリ 32)/60Hz 固定 (メモリ 33)
波形切換	正弦波
入力切換と外部出力振幅	内部、0
出力切換器単相時設定	地絡、R
出力切換器三相時設定	1L、R
カウンタモード	インタバル
カウンタ設定カウンタクリア	オート
カウンタ設定自動復帰	オン
トリップ信号論理	↑ a:印加
チャッタ時間	1ms、機能オフ
拡張応答入力	0
スタート信号論理	↑ a:印加
ストップ設定	不使用
故障継続時間	1s、機能オフ
プリトリガ時間	10ms、機能オフ
故障開始位相	0°、機能オフ
スリーブ時間	100s

設定パラメタ	初期値
動作復帰故障待機時間	0.5s
サーチ DSK 回数	3
サーチ DSK 判定時間	0.1s
サーチ DSK トリップ待ち時間	5.0s
サーチ DSK 出力カット制御	使用
SOR 急変ステップ 2, 3 振幅	0
SOR 急変ステップ 2, 3 位相	0°
SOR 急変ステップ 1 待機時間	0.1s
SOR 急変ステップ 2, 3, 4 待機時間	0s
高調波 1 振幅	100% (1 次)、0% (2~25 次)
高調波 1 位相	0° (全次数)
高調波書込みフラグ	0 (演算実行せず)
高調波 2 定常・故障次数	2
高調波 2 振幅単位	%
高調波 2 同期設定	オン
高調波 2 定常・故障振幅、位相	0A、0°
遮断相選択	三相
切換器通信	オフ
PSW モード	オルタネート
ビープ音設定	オン

3.3 増幅器出力の操作

本器には電流増幅器が3相あり、各出力および筐体間は、相互に耐電圧 707Vpeak(500Vrms) のフローティング構造になっています。

△ 注意

増幅器出力は、筐体との耐電圧を超えないようご注意ください。耐電圧を超えて使用すると、機器が故障または損傷する場合があります。

電流出力の直列接続はできません。あやまって直列に接続しますと、機器が故障または損傷する場合があります。

△ 警告

正面パネルの電流出力1の最大出力電流は90A、電流出力3の最大出力電流は60Aです。90Aでは8mm²以上、60Aは5.5mm²以上の電線を使用し、確実に端子に接続してください。配線を変更するときは、必ず出力をオフにしてください。

3.3.1 出力レンジの設定

増幅器単体の出力レンジは0.4A、4A、30Aの3レンジがあり、各相個別に設定できます。定格負荷と設定分解能は、ACモード(正弦波、高調波1、高調波2、任意波)とDCモード(+DC、-DC)で、以下のようになります。

レンジ:AC	定格負荷:AC	レンジ:DC	定格負荷:DC
0.4A(0.00mA~400.00mA)	25Ω	0.4A(0.0mA~200.0mA)	50Ω
4A(0.0000A~4.0000A)	2.5Ω	4A(0.000A~2.000A)	5Ω
30A(0.000A~30.000A)	0.9Ω(20A) 0.3Ω(30A)	30A(0.00A~10.00A)	1.8Ω

注：高調波2は電流出力1と2の加算ですが、定格負荷と設定分解能は上記のとおりです。

電流出力レンジには加算出力となる60A、90Aレンジがあり、定格負荷と設定分解能は、以下のようになります。

レンジ:AC(正弦波のみ)	設定可能な出力相	定格負荷
60A(0.000A~60.000A)	電流出力1と3	0.45Ω(40A)、0.15Ω(60A)
90A(0.000A~90.000A)	電流出力1のみ	0.3Ω(60A)、0.1Ω(90A)

出力レンジは、出力レンジの設定キーを押すとそのレンジに設定され、そのキーのLEDが点灯します。なお、安全のため、レンジを変えた相の振幅は0になり、出力もオフになります。

A) 加算出力レンジの動作

加算出力となる 60A、90A レンジは、以下のように出力を加算します。

- 電流 1:60A レンジ → 電流 1+電流 2
- 電流 1:90A レンジ → 電流 1+電流 2+電流 3
- 電流 3:60A レンジ → 電流 3+電流 2

加算レンジでは、以下の制限があります。

- 波形切換:正弦波に固定
- 入力切換:内部に固定
- マスタ/スレーブ:マスタかタンドク
- 動作モード:HLD 急変に固定
- 故障継続時間:オンに固定、2 秒以下 → 瞬時出力(故障出力最長 2 秒)

レンジ	定常振幅最大設定値	故障振幅最大設定値	出力端子
60Aレンジ	30A	60A	正面端子と電流出力1L、2L
90Aレンジ	45A	90A	正面端子のみ

△ 注 意

60A レンジは正面端子と電流出力 1L、2L に出力できますが、90A レンジは**正面端子のみ**からの出力になります。

60A、90A レンジの故障出力は瞬時出力(最長 2 秒)です。故障出力印加後は必ず 20 秒以上休止(定常出力または出力オフ)して下さい。 ☞「図 9-1 30A・60A・90A レンジ電流出力特性」

故障キーで故障にすると、【設定/データ】に[コショウレイ キンチュウ]と表示し、故障出力印加後 20 秒間は、故障キーからの故障指令は無効になります。

設定/データ
コショウレイ
キンチュウ

しかし、以下の外部入力からの故障指令は無効になりません。

- 動作スタート入力 ☞「3.5.1 トリップ入力と動作スタート入力」
- 急変指令入力、急変制御信号入力 ☞「4.4.2 急変動作の同期」

△ 注 意

動作スタート入力、急変指令入力、急変制御信号入力は、60A、90A レンジでは使用しないで下さい。

B) モニタ出力について

正面パネルのモニタ出力(k', l')には、増幅器単体の出力電流が流れます。よって加算出力、高調波 2 出力時には、実際の出力電流と異なり、加算前の電流が流れますのでご注意ください。

3.3.2 出力のオン/オフ

出力のオン/オフは、各相個別に設定する **オン/オフ** と、全相一括で設定する **一括オン**、**一括オフ** があります。

〈オン〉(**オン/オフ** の左にある LED) が点灯しているときに、出力オンです。出力オンのとき **オン/オフ** を押すと出力オフになり、〈オン〉が消灯します。

一括オン は、扱いによっては危険なため、内部ディップスイッチで禁止/許可できます。
☞「2.3 内部ディップスイッチの設定」

3.3.3 オーバロード時の動作

オーバロードが発生すると、発生した相の〈オーバ〉が点灯します。
オーバロードが約 3 秒続くと、長音ブザーが鳴り、安全のため、出力をオフ、振幅を 0 にします。

⚠ 注意

ビープ音設定がオフの場合は、オーバロードでも長音ブザーが鳴りません。ビープ音設定は、なるべくオンにしてご使用ください。 ☞「3.6.1.A) ビープ音設定」

3.3.4 出力切換器

電流増幅器 1~3 は、出力切換器の設定に従って出力します。

出力切換器の切り換え先は、右側面の電流出力 1L、2L です。電流出力 1L、2L を使用するときには、付属の三相 4 線電流出力ケーブルを接続します。

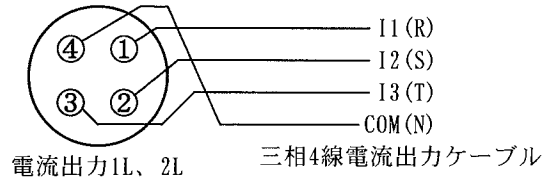


図 3-1 電流出力 1L、2L コネクタと三相 4 線電流出力ケーブルのピン接続

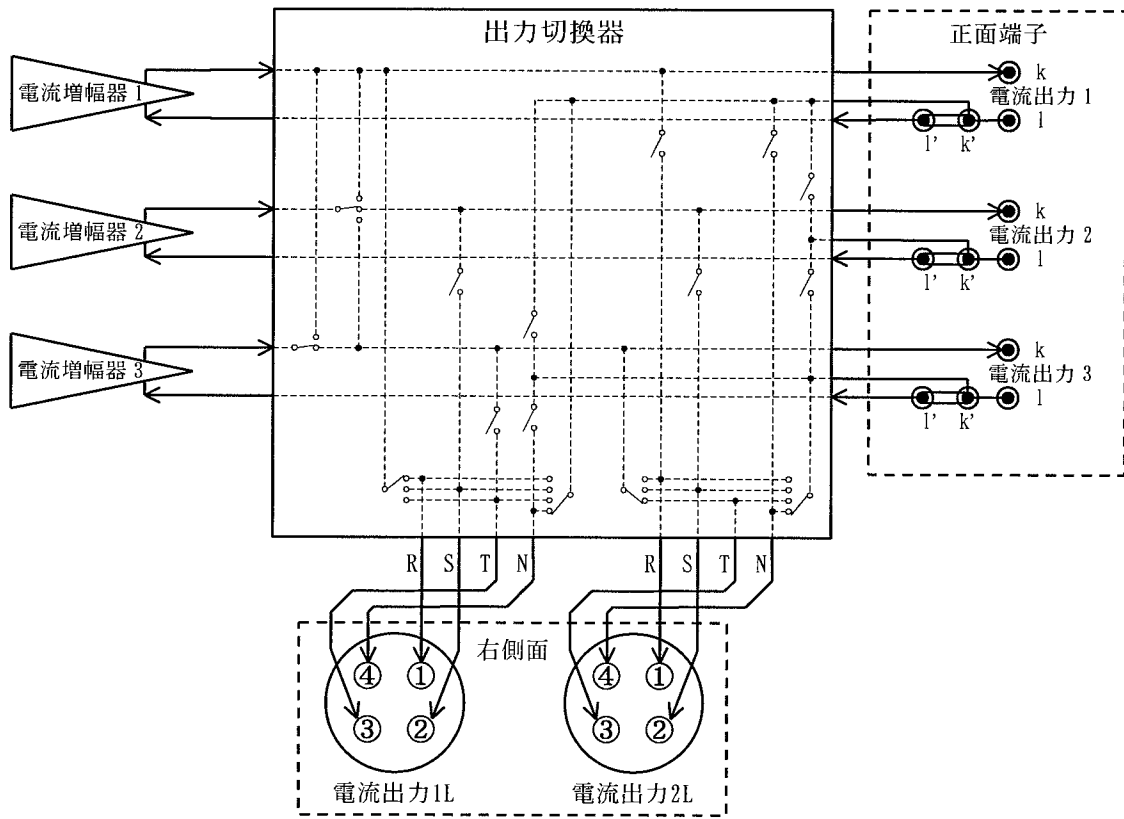


図 3-2 出力切換器の構成

出力切換器モードには三相、単相(地絡、短絡)のモードがあります。出力切換器モードを変更すると、安全のため出力は全相オフになります。

⚠ 注意

電流出力 1L、2L と正面出力端子には、同時に負荷を接続しないでください。電流が分流して、負荷に正しい電流が流れなくなります。

3.3 増幅器出力の操作

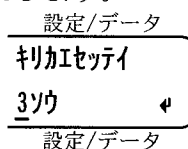
A) 三相

電流増幅器 1~3 は電流出力 1L または電流出力 2L に出力します。

- 設定方法

シフト+**切換器モード** を押し、【設定/データ】を切換器モードの設定にします。

モディファイ を回して [3 ヲ] を選択し、**実行** を押します。



三相には 1L、2L の設定があります。1L、2L の設定を変更したときは、出力はオフしません。

■ 1L の設定

シフト+**1L** を押すと <1L> が点灯し、電流増幅器 1~3 は電流出力 1L に、以下の接続で出力します。

電流増幅器 1 k —————→ R(①) 電流出力 1L
電流増幅器 2 k —————→ S(②) 電流出力 1L
電流増幅器 3 k —————→ T(③) 電流出力 1L
電流増幅器 1、2、3 1 —————→ N(④) 電流出力 1L

■ 2L の設定

シフト+**2L** を押すと <2L> が点灯し、電流増幅器 1~3 は電流出力 2L に、以下の接続で出力します。

電流増幅器 1 k —————→ R(①) 電流出力 2L
電流増幅器 2 k —————→ S(②) 電流出力 2L
電流増幅器 3 k —————→ T(③) 電流出力 2L
電流増幅器 1、2、3 1 —————→ N(④) 電流出力 2L

■ R、S、T の設定

1L、2L 両方とも **R**、**S**、**T** を変えると、全相出力をオフし、変えた方向により以下のように電流増幅器 1~3 の振幅(レンジ)・位相を入れ換えます。

R から **S**、**S** から **T**、**T** から **R** に変える：電流増幅器 1→2、2→3、3→1

R から **T**、**S** から **R**、**T** から **S** に変える：電流増幅器 1→3、2→1、3→2

▲ 注 意

電流出力 1L、2L の各端子の最大連続電流は 30A です。

出力切換器モードを三相、全相 30A、不平衡設定など、N(④)に連続で 30A 以上の電流が流れる設定では、電流出力 1L、2L を使用しないでください。

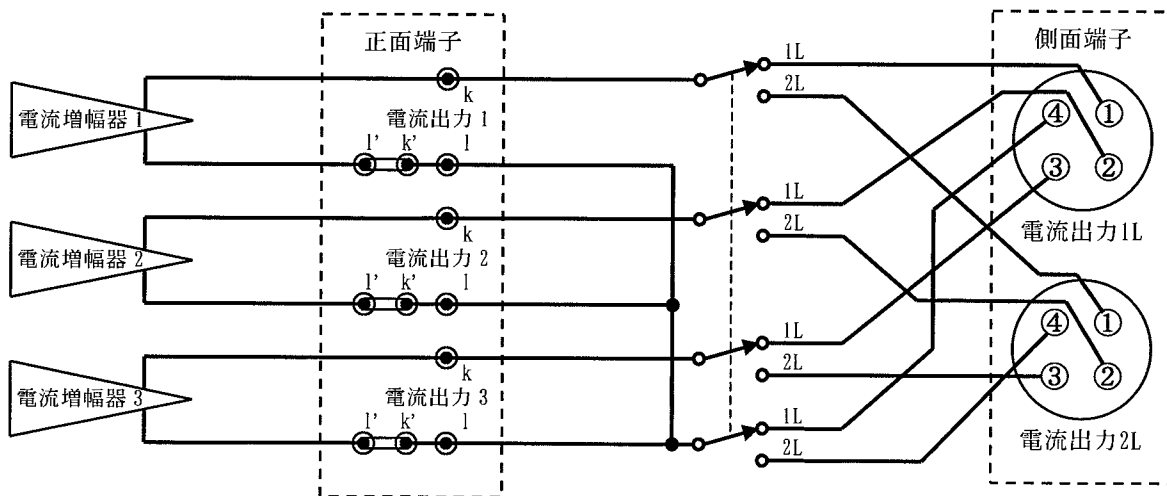


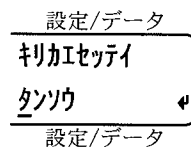
図 3-3 三相のときの出力切換器動作

B) 単相

電流増幅器 1 は電流出力 1L に、電流増幅器 3 は電流出力 2L に出力します。

- 設定方法

シフト+切換器モード を押し、【設定/データ】を切換器モードの設定にします。
 モディファイ を回して [タソウ] を選択し、実行 を押します。



単相のときは、電流増幅器 2 は正面端子から出力できます。

単相には地絡、短絡のモードがあり、それぞれ R、S、T の切り換えを行います。単相のときは、これらの切り換えを行っても出力はオフになりません。

■ 地絡の設定

地絡 を押しと LED が点灯し、1L、2L 両方とも三相 4 線式の相間の接続になります。

R、S、T により、以下のように切り換えます。

		R	S	T	
電流増幅器 1	k →	R (①)	S (②)	T (③)	電流出力 1L
	l →	N (④)	N (④)	N (④)	
電流増幅器 3	k →	R (①)	S (②)	T (③)	電流出力 2L
	l →	N (④)	N (④)	N (④)	

3.3 増幅器出力の操作

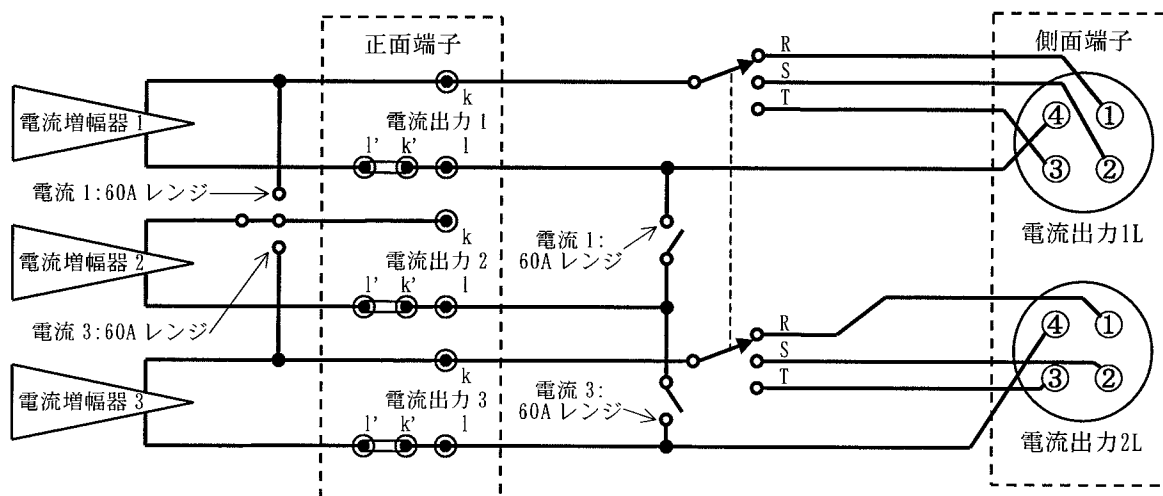


図 3-4 地絡のときの出力切換器動作

■ 短絡の設定

短絡を押すとLEDが点灯し、1L、2L両方とも三相4線式の線間の接続になります。

R、S、Tにより、以下のように切り換えます。

		R (R-S)	S (S-T)	T (T-R)	
電流増幅器1	k	R (①)	S (②)	T (③)	電流出力1L
	l	S (②)	T (③)	R (①)	
電流増幅器3	k	R (①)	S (②)	T (③)	電流出力2L
	l	S (②)	T (③)	R (①)	

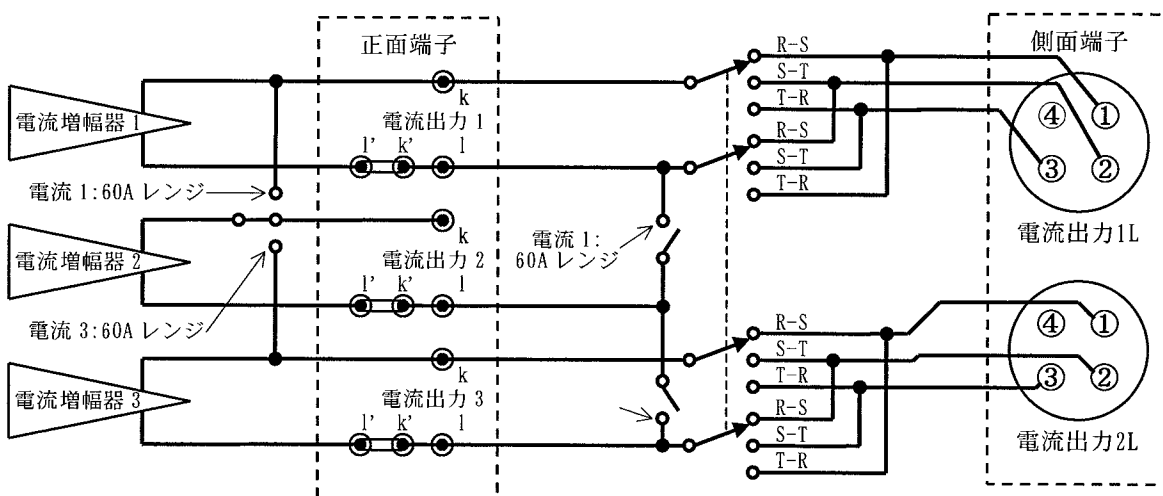


図 3-5 短絡のときの出力切換器動作

3.4 出力信号の設定

本器は、内部シンセサイザで生成された信号、または外部からの信号のいずれかを選択し、増幅して出力します。

「3.4.1 周波数の設定」～「3.4.3 波形切換」は内部シンセサイザを使用するときの説明です。

「4.2 増幅器入力切換」は外部信号入力で本器を使用するときの説明です。

3.4.1 周波数の設定

周波数モードの設定は全相共通です。

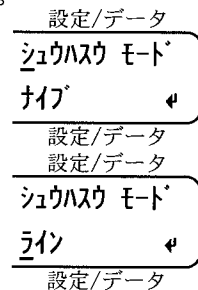
- 設定方法

シフト+**特殊機能**を押し、【設定/データ】を特殊機能の設定にします。

モディファイを回して[シュアスモード]を選択します。

▼でカーソルを下に移動します。

モディファイで設定する周波数モードを選択し、**実行**を押します。



■ 50Hz 固定 [50Hz コー]]

定常・故障周波数を 50Hz に固定します。【定常・故障周波数】に [50Hz コー] と表示します。

■ 60Hz 固定 [60Hz コー]]

定常・故障周波数を 60Hz に固定します。【定常・故障周波数】に [60Hz コー] と表示します。

■ 内部 [タイプ]]

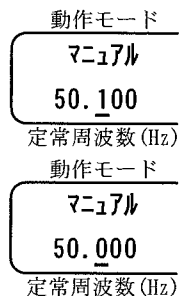
定常・故障周波数は 10.000～200.000Hz の範囲で設定できます。

定常周波数と故障周波数はそれぞれ個別に設定できるので、定常⇔故障の周波数急変や、周波数スイープができます。以下は設定例です。

▲、**▼**、**◀**、**▶**でカーソルを【定常周波数】に移動し、
テンキーで 50.1 **実行** と入力すると
定常周波数は [50.100] になります。

次に **粗調** **◀**、**微調** **▶** でカーソルを
[50.100] の桁に移動し、**モディファイ** を右に回すと [50.200] に、
左に回すと [50.000] になります。

上記と同様に【故障周波数】も設定できます。



■ ライン同期 [ライン]]

定常・故障周波数は電源入力ラインに同期します。同期周波数範囲は 45～65Hz です。

【定常・故障周波数】に [ライン] と表示します。

■ 外部同期 [タイプ]]

定常・故障周波数は周波数同期信号入力に同期します。同期周波数範囲は 45～65Hz です。

【定常・故障周波数】に [タイプ] と表示します。

3.4 出力信号の設定

A) 基準位相と周波数同期信号入出力

本器の各種(出力位相、故障開始位相)位相設定は、すべて内部の基準位相に対する値になります。内部の基準位相に等しい信号は下記の周波数同期信号出力です。

- ③⑤周波数同期信号出力(4705A用) ロジック信号、立ち下がりが基準位相 0°
- ③③周波数同期信号出力(TPR-33用) ±10Vの方形波、立ち上がりが基準位相 0°

周波数モードが外部同期のとき、基準位相は下記の周波数同期信号入力に同期します。

- ③④周波数同期信号入力(4705A用) ロジック信号、立ち下がりが基準位相 0°
- ③②周波数同期信号入力(TPR-33用) ロジック信号、立ち上がりが基準位相 0°

本器の位相設定範囲は-359.9~+359.9°(位相設定マイナス有のとき)となっており、遅れ・進みいずれでも設定できます。

本器の位相設定は、遅れ位相が+となります。従って、90°と設定すると基準位相に対して90°遅れとなり、-90°と設定すると90°進みになります。

出力位相は、自由に設定できますが、使用にあたっては、基準としたい出力の位相を0°に設定すると、分かりやすくなります。

☞「図 3-6 11:0°、12:120°、13:240°の出力波形」

3.4.2 振幅・位相の設定

出力振幅の設定は、現在設定されているレンジの範囲に制限されますので、予め必要なレンジに設定してから出力振幅を設定してください。

位相の設定範囲は0~359.9°(位相設定マイナス無のとき)、-359.9~+359.9°(位相設定マイナス有のとき)となっています。

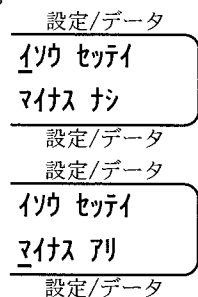
- 位相設定マイナス無/有の設定方法

シフト+特殊機能を押し、【設定/データ】を特殊機能の設定にします。

モディファイを回して[イウ セッテ]を選択します。

▼でカーソルを下に移動します。

モディファイを回して[マイナ ナシ]、[マイナ アリ]のいずれかを設定します。



振幅は【定常・故障電流 1~3】で設定します。

位相は【定常・故障位相 1~3】で設定します。

カーソルの項目移動は、**▲**、**▼**、**◀**、**▶**または**電流 1**、**電流 2**、**電流 3**で行います。

電流 1、**電流 2**、**電流 3**でのカーソルの項目移動は、以下ようになります。

- ① 最初に**電流 1**を押すとカーソルが【定常電流 1】に移動します。
- ② さらに**電流 1**を押すとカーソルが【定常位相 1】に移動します。
- ③ さらに**電流 1**を押すとカーソルが【故障電流 1】に移動します。
- ④ さらに**電流 1**を押すとカーソルが【故障位相 1】に移動します。
- ⑤ さらに**電流 1**を押すとカーソルが【定常電流 1】に戻ります。

①	→	②	→	③	→	④	→	⑤
定常電流1(A)		定常電流1(A)		定常電流1(A)		定常電流1(A)		定常電流1(A)
<u>0.000</u>		<u>0.000</u>		<u>0.000</u>		<u>0.000</u>		<u>0.000</u>
0.0		0.0		0.0		0.0		0.0
定常位相1(°)		定常位相1(°)		定常位相1(°)		定常位相1(°)		定常位相1(°)
故障電流1(A)		故障電流1(A)		故障電流1(A)		故障電流1(A)		故障電流1(A)
<u>0.000</u>		<u>0.000</u>		<u>0.000</u>		<u>0.000</u>		<u>0.000</u>
0.0		0.0		0.0		0.0		0.0
故障位相1(°)		故障位相1(°)		故障位相1(°)		故障位相1(°)		故障位相1(°)

カーソルが、振幅、位相の位置にあるとき、**粗調◀**、**微調▶**でのカーソル桁移動は、下3桁に制限されます。

カーソルを設定する所に移動し、テンキーまたは**モディファイ**で振幅・位相値を設定します。

■ 振幅、位相の設定例

電流出力 1～3 レンジを 30A にします。

電流 2を押し、カーソルを【定常電流 2】に移動します。テンキーで 10.0 **実行**と入力すると定常電流 2 が 10.000A になります。

定常電流1(A)	定常電流2(A)	定常電流3(A)
<u>0.000</u>	<u>10.000</u>	<u>0.000</u>
0.0	0.0	0.0
定常位相1(°)	定常位相2(°)	定常位相3(°)

さらに**電流 2**を押し、カーソルを【定常位相 2】に移動します。テンキーで 100 **実行**と入力すると定常位相 2 が 100° になります。

定常電流1(A)	定常電流2(A)	定常電流3(A)
<u>0.000</u>	<u>10.000</u>	<u>0.000</u>
0.0	<u>100.0</u>	0.0
定常位相1(°)	定常位相2(°)	定常位相3(°)

粗調◀を 2 回押し、カーソルを位相の十の桁に移動し、**モディファイ**を右に 2 回まわすと、定常位相 2 が 120° になります。

定常電流1(A)	定常電流2(A)	定常電流3(A)
<u>0.000</u>	<u>10.000</u>	<u>0.000</u>
0.0	<u>120.0</u>	0.0
定常位相1(°)	定常位相2(°)	定常位相3(°)

3.4 出力信号の設定

A) 平衡三相と三相一括

シフト+平衡三相で、カーソルのある相を基準に、自動的に平衡三相の設定ができます。

振幅は三相ともカーソルのある相の電流に等しく設定され、位相はカーソルのある相の値に対し他の相が 120° ずつシフトした値に設定されます。

- 設定例

【定常電流 2】が 10.000A、【定常位相 2】が 120.0° の設定にして、
カーソルを【定常電流 2】か【定常位相 2】に移動します。

シフト+平衡三相を押すと、以下のように【定常電流・位相 1~3】
が平衡三相の設定になります。

定常電流1(A)	定常電流2(A)	定常電流3(A)
10.000	10.000	10.000
0.0	120.0	240.0
定常位相1($^\circ$)	定常位相2($^\circ$)	定常位相3($^\circ$)

定常電流2(A)
10.000
120.0
定常位相2($^\circ$)

以上は、【故障電流・位相 1~3】でも同じです。

電流出力 1~3 のレンジが違うとき、最小レンジ値以上の振幅を設定しようとする、エラーになり設定されません。

下図は、定常位相 1: 0° 、定常位相 2: 120° 、定常位相 3: 240° (本設定例)としたときの、
周波数同期信号と定常電流出力 1~3 の出力波形です。

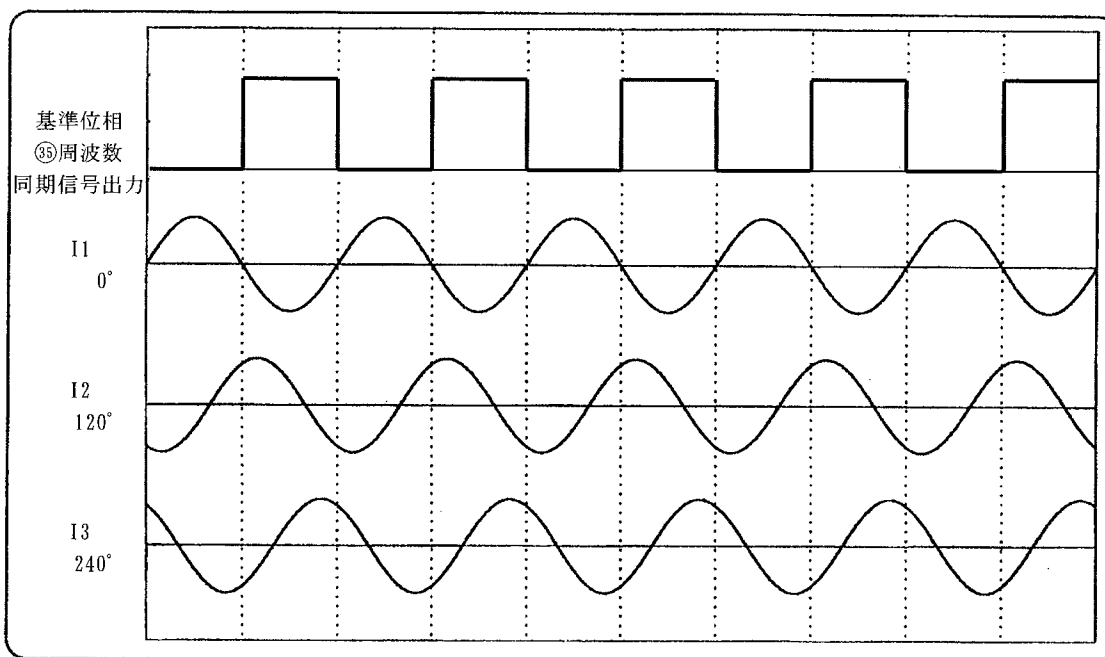


図 3-6 I1: 0° 、I2: 120° 、I3: 240° の出力波形

三相一括を押すと LED が点灯し、三相の振幅または位相をモディファイで同時に変えることができます。

変えたい所にカーソルを移動し、モディファイを回すと、振幅または位相が三相同時に変わります。位相はレンジ設定に関係なく変えられますが、振幅は電流出力 1~3 のレンジが違う場合はエラーになります。

B) 位相反転

シフト+位相反転で、カーソルがある相の位相を、自動的に 180° 反転します。

● 設定例

【定常位相 3】を 240.0° の設定にして、
カーソルを【定常位相 3】に移動します。

定常電流3(A)

10.000

240.0

定常位相3(°)

シフト+位相反転を押すと、以下のように【定常位相 3】
が 180° 反転します。

定常電流1(A)	定常電流2(A)	定常電流3(A)
10.000	10.000	10.000
0.0	120.0	60.0
定常位相1(°)	定常位相2(°)	定常位相3(°)

以上は、【定常位相 1~2、故障位相 1~3】でも同じです。

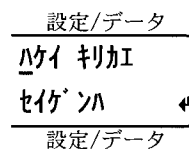
3.4.3 波形切換

波形切換の設定は全相共通です。通常は正弦波を設定しますが、特別な試験などのときは、設定を変更します。

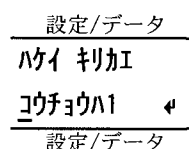
波形切換を変更すると、安全のため出力は全相オフになります。

- 設定方法

シフト+**波形切換**を押し、【設定/データ】を
波形切換の設定にします。



▼でカーソルを下に移動し、
モディファイを回して切り換える波形を選択し、**実行**を押しします。



■ 正弦波 [セグン]

正弦波を出力します。〈高調波 任意波〉は消灯です。

■ 高調波 1 [コウチョウ1]

高調波 1 を出力します。〈高調波 任意波〉が点灯します。

高調波 1 パラメタは予め入力しておきます。

■ 任意波 [ニンハ]

任意波を出力します。〈高調波 任意波〉が点灯します。

波形は GPIB、RS-232C で設定します。波形を設定していないときは、正弦波になります。

☞「5.2.5.C) 任意波形データの設定」

■ 高調波 2 [コウチョウ2]

高調波 2 を出力します。〈高調波 任意波〉が点灯します。

高調波 2 パラメタは予め入力しておきます。

■ +DC [+DC]、-DC [-DC]

直流(+DC/-DC)を出力します。〈高調波 任意波〉が点灯し、【定常・故障周波数】に
[+DC チョウ] / [-DC チョウ] と表示します。

直流は、扱いによっては危険なため、内部ディップスイッチで禁止/許可(工場出荷時は禁止)できます。内部ディップスイッチで禁止するとメニューも表示されません。

☞「2.3 内部ディップスイッチの設定」

A) 高調波 1 パラメタの設定

高調波 1 は、予め設定したパラメタ(高調波の振幅と位相値)から、波形を演算して波形メモリに書き込み、波形を発生します。したがって、出力中に高調波の振幅や位相を「モディファイ」などで連続的に変化させることはできません。

高調波 1 のパラメタは、各相の定常、故障を個別に設定します。

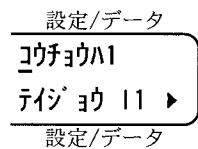
パラメタは、1~25 次の振幅の割合(0.0~100.0%)と位相(0~359°)です。なお、演算結果の波形が、基本波(1次)100%のときの波高値を超えると、エラーになり設定されません。

波形切換が高調波 1 のとき、パラメタを変更して演算を実行すると、出力はオフになります。

● 設定方法

シフト+特殊機能を押し、【設定/データ】を特殊機能の設定にします。

「モディファイ」を回して「コウチャウ 1」を選択します。

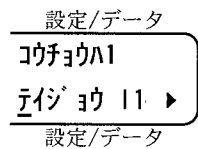


▼でカーソルを下に移動し、

「モディファイ」でパラメタを入力する相と定常、故障を選択します。

相と定常、故障の表示は以下です。

[テイジ ョウ 11]	定常 I1
[テイジ ョウ 12]	定常 I2
[テイジ ョウ 13]	定常 I3
[コショウ 11]	故障 I1
[コショウ 12]	故障 I2
[コショウ 13]	故障 I3



パラメタを入力する相と定常、故障を選択し、▶を押すと

【設定/データ】がパラメタ入力になります。

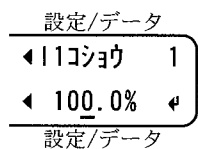
(右は「コショウ 11」を選択したときの表示です)

上の右端の数字はパラメタの次数、

下の単位が[%]のときは振幅、[°]のときは位相のパラメタ値です。

カーソルを上移動し、「モディファイ」を回すとパラメタ入力が以下のように変わります。

[1次:振幅]→[1次:位相]→[2次:振幅]……[24次:位相]→[25次:振幅]→[25次:位相]

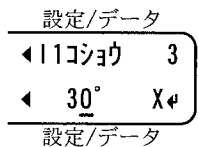


カーソルを下に移動し、テンキーまたは「モディファイ」でパラメタ値を設定します。

パラメタ値を変更すると単位の右側に[X]と表示し、

パラメタ値が変更され、まだ演算を行っていないことを示します。

変更が終了し「実行」を押すと、演算が行われ[X]が消えます。



【設定/データ】がパラメタ入力するとき、◀を押すと【設定/データ】が特殊機能の設定に戻り、再び、パラメタを入力する相と定常、故障を選択できます。

3.4 出力信号の設定

B) 高調波 2 パラメタの設定

高調波 2 は、電流出力 1 と電流出力 2 の出力を内部で加算します。したがって、出力は電流出力 1 のみとなり、電流出力 2 は使用できません。

高調波 2 は、高調波 1 と違い、含有する高調波の含有率、位相を「モディファイ」などで連続的に変化させることができます。設定するパラメタは以下のとおりです。

高調波次数

特殊機能の「コウチヨウハ 2」で設定します。定常と故障で個別に設定します。

高調波振幅単位

特殊機能の「コウチヨウハ 2」で設定します。

基本波との同期のオン/オフ

特殊機能の「コウチヨウハ 2」で設定します。定常と故障は個別には設定できません。

基本波との同期をオフにすると、非同期高調波を発生します。

高調波振幅(%または A)、位相(°)

【定常・故障電流 2】【定常・故障位相 2】で設定します。

基本波振幅(A)、位相(°)

【定常・故障電流 1】【定常・故障位相 1】で設定します。

■ 高調波次数、高調波振幅単位、基本波との同期のオン/オフの設定方法

シフト+特殊機能を押し、【設定/データ】を特殊機能の設定にします。

「モディファイ」を回して「コウチヨウハ 2」を選択します。

設定/データ
コウチヨウハ 2
テイジ ヨウジ スイ ▶
設定/データ

▼でカーソルを下に移動し、「モディファイ」で入力するパラメタを選択します。

定常次数	「テイジ ヨウジ スイ」	→ 2~25
故障次数	「コウシヨウジ スイ」	→ 2~25
高調波振幅単位	「タンイ」	→ [%]、[A]
基本波との同期	「ドウキ」	→ [オン]、[オフ]

▶で、【設定/データ】を選択したパラメタ入力にし、「モディファイ」で入力します。

定常次数、故障次数の入力は、「実行」で完了します。

設定/データ テイジ ヨウジ スイ ◀ 2 ▶ 設定/データ	設定/データ コウシヨウジ スイ ◀ 3 ▶ 設定/データ
---	--

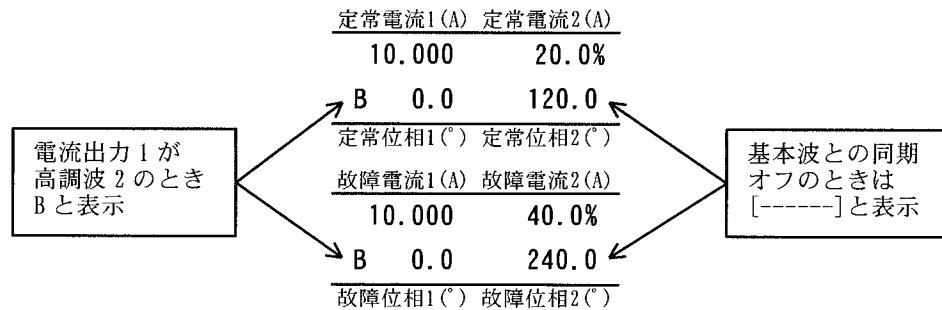
高調波振幅単位と基本波との同期は、「モディファイ」での入力のみで完了します。同期をオフにすると、高調波位相(°)の設定は無効になり、設定できなくなります。

設定/データ タンイ ◀ % ▶ 設定/データ	設定/データ ドウキ ◀ オン ▶ 設定/データ
----------------------------------	-----------------------------------

◀を押すと【設定/データ】が特殊機能の「コウチヨウハ 2」設定に戻り、再び、入力するパラメタを選択できます。

■ 高調波振幅・位相、基本波振幅・位相の設定方法

波形切換を高調波 2 にすると、蛍光表示器の振幅・位相表示が以下になります。



動作モードが以下のときは、含有する高調波次数は、定常次数の設定のみとなり、故障次数の設定は無効になります。

通常スイープ [スイ-プ]
 サーチスイープ [サーチスイ-プ]
 DSK サーチスイープ [DSK スイ-プ]

- 高調波振幅単位が[%]のとき
 高調波振幅は、設定した基本波振幅に対する含有率となります。100%を超える値は設定できませんので、基本波振幅を超えることはできません。
- 高調波振幅単位が[A]のとき
 高調波振幅は、絶対値となります。高調波振幅単位が[%]のときとは違い、高調波振幅が基本波振幅を超える設定もできます。
- レンジによる振幅設定の違い
 0.4A と 4A レンジは、基本波・高調波振幅(含有率)ともレンジフルスケールまで設定できます。30A レンジは、基本波・高調波振幅(含有率)の合計が、レンジフルスケールを越えるとエラーになり設定されません。

例) 高調波振幅単位[%]、レンジ 4A、基本波振幅 4.0000A のとき、
 設定できる高調波含有率の最大値は 100.0%

定常電流1(A) 定常電流2(A)	4.0000	100.0%	基本波との同期オフ
B	0.0	-----	
定常位相1(°) 定常位相2(°)			

例) 高調波振幅単位[A]、レンジ 30A、基本波振幅 10.000A のとき、
 設定できる高調波振幅の最大値は 20.000A

定常電流1(A) 定常電流2(A)	10.000	20.000	基本波との同期オン
B	0.0	120.0	
定常位相1(°) 定常位相2(°)			

3.5 動作モード

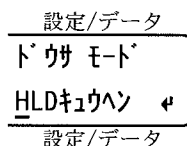
本器は動作モードの設定により、急変、スイープ、カウンタ計測などの動作をします。動作モードには以下の8種があり、設定した動作モードは【動作モード】に表示します。

マニュアルモード	[マニュアル]
急変モード	[HLD キュウハン]、[NHD キュウハン]
動作・復帰同時計測モード	[トウサ フッキ]
通常スイープ	[スイープ]
サーチスイープ	[サーチスイープ]
DSK サーチスイープ	[DSK スイープ]
SOR 急変モード	[SOR キュウハン]

動作モードを変更すると、安全のため出力は全相オフになります。

● 設定方法

動作モード を押し、【設定/データ】を動作モードの設定にします。
モディファイ で設定する動作モードを選択し、**実行** を押します。



定常 は増幅器出力を定常、**故障** は故障に設定します。

スイープ▲、**停止**、**スイープ▼** は出力設定値がスイープします。

出力設定値の状態は、これらの動作指令キーのLEDで確認できます。

故障 はPSWモードの設定によって、オルタネート、モーメンタリ動作を設定できます。

■ PSWモードの設定方法

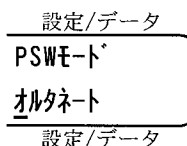
シフト+**特殊機能** を押し、【設定/データ】を特殊機能の設定にします。

モディファイ を回して[PSWモード]を選択します。

▼ でカーソルを下に移動します。

モディファイ を回して[モ-メンタリ] (正面パネル<オルタネート>が消灯)

[オルタネート] (正面パネル<オルタネート>が点灯)を設定します。



- PSWモードをオルタネートに設定すると、**故障** を押すと出力が故障になり、離しても故障のままです。出力を定常に戻す場合は、もう一度**故障** を押すか、**定常** を押します。
- PSWモードをモーメンタリに設定すると、**故障** を押すと出力が故障になり、離すと定常に戻ります。計測中に異常があった場合、**故障** キーを離すことで、瞬時に出力を定常に戻すことができます。

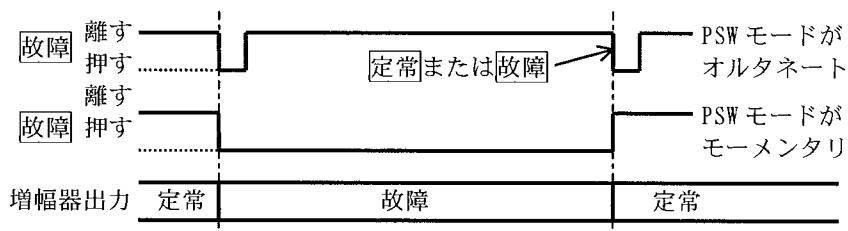


図 3-7 PSWモードの動作

3.5.1 トリップ入力と動作スタート入力

■ トリップ入力の動作

トリップ入力は、保護リレーの動作信号入力端子です。この端子の入力信号により、動作モードによって以下の動作をします。

マニュアルモード	動作しない
急変モード	カウンタ計測と定常・故障の制御
動作・復帰同時計測モード	カウンタ計測
通常スイープ	スイープ停止(動作・復帰値の計測)
サーチスイープ	スイープ停止(動作・復帰値の計測)
ディスクサーチスイープ	スイープ停止(動作・復帰値の計測)
SOR 急変モード	トリップ変化有り/無しの監視

■ 動作スタート入力の動作

動作スタート入力は急変・スイープ動作の開始を外部から行うための信号入力です。この端子の入力信号により、動作モードによって以下の動作をします。

マニュアルモード	動作しない
急変モード	動作開始と動作停止の制御
動作・復帰同時計測モード	動作開始と動作停止の制御
通常スイープ	動作開始のみ
サーチスイープ	動作しない
ディスクサーチスイープ	動作しない
SOR 急変モード	動作開始のみ

△ 注 意

- 動作モードが急変モードと動作・復帰同時計測モードのとき

動作スタート入力の動作で急変動作開始となり、復帰で定常値に戻ります。したがって動作スタート入力信号にチャッタがあると、本器は瞬時に信号が除去されたと判断し、直ちに定常値に戻ってしまいますので、チャッタがないようにして下さい。

チャッタが除去できない場合には、動作スタート入力ストップ設定を不使用 [730] に設定します。 (☞「3.5.1.D) 動作スタート入力ストップ設定」)

この設定によりチャッタで定常に戻ることがなくなりますが、この場合、定常に戻すには以下の操作を行って下さい

PSW モードがオルタネートのとき

定常または故障を押す。

PSW モードがモーメンタリのとき

故障を離す。

3.5 動作モード

A) トリップ入力論理の設定

トリップ入力論理は、標準では電圧が印加(あるいは接点が短絡)の場合を動作、電圧が除去(あるいは接点が開放)の場合を復帰としています。この論理は反転することができます。

標準の設定は[↑aイン加]、逆の設定は[↓bジョキョ]です。

シフト+トリップ入力:bで、[↑aイン加]と[↓bジョキョ]が、交互に切り換わります。

[↑aイン加]を設定すると、正面パネルの<トリップ:b>が消灯します。

[↓bジョキョ]を設定すると、正面パネルの<トリップ:b>が点灯します。

- 保護リレーが動作して信号を発生する場合は、[↑aイン加]に設定し、<トリップ:b>を消灯させます。
(電圧が Low から High、または接点が開放から短絡)
- 保護リレーが動作して信号がなくなる場合は、[↓bジョキョ]に設定し、<トリップ:b>を点灯させます。
(電圧が High から Low、または接点が短絡から開放)

正面パネルの<トリップ信号>は、設定にかかわらず電圧が印加(接点が短絡)したときに点灯します。

B) トリップ入力チャッタ除去機能の設定

機械式保護リレーの場合、接点変化時にチャッタが含まれ、動作・復帰点の判定が困難な場合があります。

チャッタ除去機能は、このための機能で、機能をオンすると、信号変化後、設定時間以上チャッタが消えた時点で、信号が変化したと認識します。

チャッタ除去機能が[オ]のとき、カウンタ計測値はチャッタ除去時間によって補正されます。

☞「3.5.3.A) カウンタ」

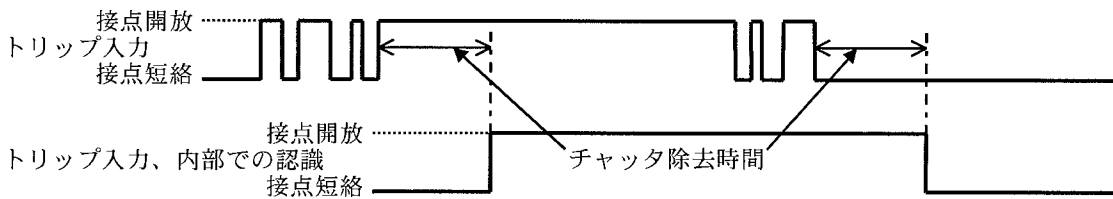


図 3-8 チャッタ除去機能の動作

● 設定方法

シフト+特殊機能を押し、【設定/データ】を特殊機能の設定にします。

モディファイを回して[チャッタジカ]を選択します。

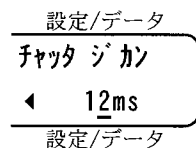
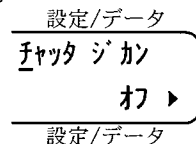
▼でカーソルを下に移動し、モディファイを回して

機能の[オ] (正面パネル<チャッタ時間>が消灯)、

機能の[オ] (正面パネル<チャッタ時間>が点灯)を選択し、▶を押します。

テンキーまたはモディファイでチャッタ除去時間を設定します。

(1~100ms)



C) 動作スタート入力論理の設定

動作スタート入力は、標準では電圧が印加(あるいは接点が短絡)の場合を動作、電圧が除去(あるいは接点が開放)の場合を復帰としています。この論理は反転することができます。

標準の設定は[↑a印加]、逆の設定は[↓bジヨキ]です。

- 設定方法

シフト+特殊機能を押し、【設定/データ】を特殊機能の設定にします。

モディファイを回して[スタートニュリヨク]を選択します。

▼でカーソルを下に移動し、モディファイを回して

[↑a印加] (正面パネル<スタート:b>が消灯)、

[↓bジヨキ] (正面パネル<スタート:b>が点灯)を設定します。

設定/データ
スタートニュリヨク
↑a印加
設定/データ

正面パネルの<動作スタート>は、設定にかかわらず電圧が印加(接点が短絡)したときに点灯します。

D) 動作スタート入カストップ設定

ストップ設定は動作スタート入力が除去されたとき、動作停止の有無を設定します。停止する場合は使用[シヨク]、停止しない場合は不使用[フシヨク]と設定します。

- 設定方法

シフト+特殊機能を押し、【設定/データ】を特殊機能の設定にします。

モディファイを回して[ストップセツテイ]を選択します。

▼でカーソルを下に移動し、モディファイを回して

[シヨク]、[フシヨク]を設定します。

設定/データ
ストップセツテイ
フシヨク
設定/データ

■ 使用[シヨク]

ストップ設定が使用[シヨク]のとき、動作スタート入力の除去によって動作停止指令となり動作を停止します。動作モードが以下のとき有効です。

急変モード

動作・復帰同時計測モード

動作が停止すると出力は定常値に戻り、次の動作開始指令で再び動作を開始します。

なお、動作モードが上記以外のときは、ストップ設定が使用[シヨク]でも、不使用[フシヨク]の動作になります。

■ 不使用[フシヨク]

ストップ設定が不使用[フシヨク]のときは、動作を停止しません。単発パルス信号で動作をスタートしたい場合や、信号のチャッタが除去できないときには、不使用[フシヨク]にします。

ストップ設定が不使用[フシヨク]のとき、定常に戻すには以下の操作を行います。

PSWモードがオルタネートのとき 定常または故障を押す。

PSWモードがモーメンタリのとき 故障を離す。

3.5.2 マニュアルモードの動作

マニュアルモードは、保護リレーの概略動作をチェックするためのモードです。トリップ入力、動作スタート入力に影響を受けず、カウンタも動作しませんが、**定常**、**故障**により、増幅器出力を定常、故障に設定します。

マニュアルモードはトリップ入力、動作スタート入力の動作には影響を受けませんが、正面パネルの〈トリップ信号〉、〈動作スタート〉で動作状態をモニタできます。これらのLEDを観測しながら設定値を変化させ、保護リレーの動作・復帰点を計測できます。

3.5.3 急変モードの動作

急変モードは保護リレーの動作時間(動特性)を計測するためのモードです。本器出力が故障に急変してから、トリップ入力に信号が加わるまでの時間などを計測します。

急変モードには、ホールド急変[HLDキョウヘン]とノンホールド急変[NHDキョウヘン]とがあります。

故障継続時間、プリトリガ時間、故障開始位相の機能は、このモードのときのみ有効になります。

動作開始指令は、**故障**または動作スタート入力になります。

動作停止指令は、**定常**または**故障**(PSWモードの設定による)、動作スタート入力(ストップ設定が使用のとき)、故障継続時間(機能がオンのとき)になります。

■ ホールド急変

[HLDキョウヘン]-HLDは保持の略で、永久故障を模擬しています。以下の動作となります。

動作開始指令により、増幅器出力が故障に急変します。

↓

カウンタ設定自動復帰[オ]のとき、カウンタモードが[インパル]か[スタートイリ]のときはトリップ入力の動作で、[ワンショット]のときは復帰で、定常に戻ります。

カウンタ設定自動復帰[オ]のとき、トリップ入力があっても故障のままです。

↓

この後、トリップ入力に変化しても出力は変化しません。

↓

動作停止指令で、出力は定常となり、この後、トリップ入力に変化しても出力は変化しません。

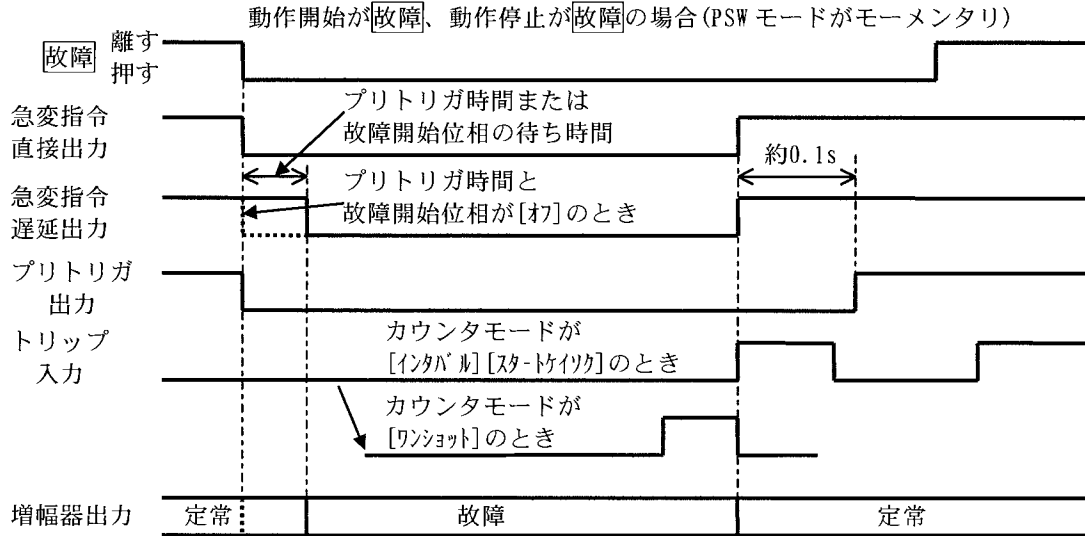


図 3-9 ホールド急変の動作、自動復帰[オ]

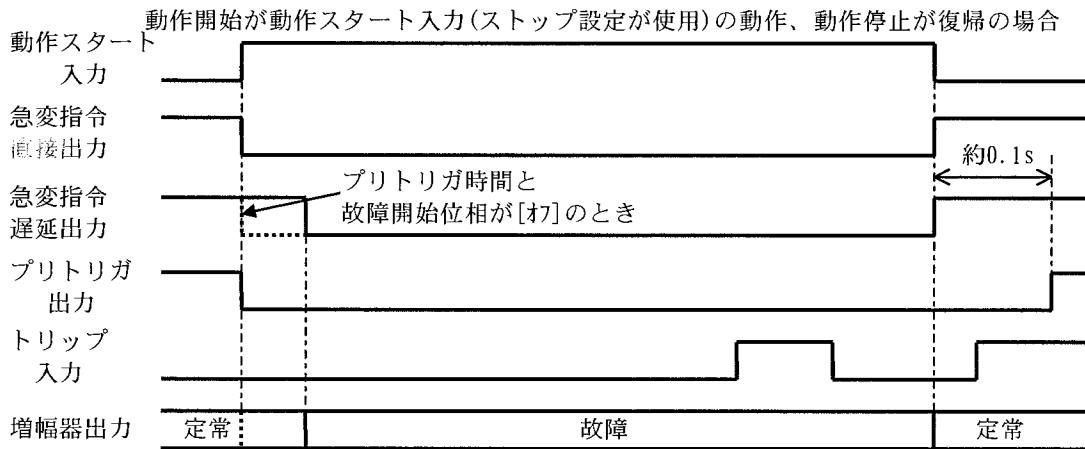


図 3-10 ホールド急変の動作、自動復帰[オ]

3.5 動作モード

■ ノンホールド急変

[NHD キュウヘン]-NHD は非保持の略で、アーク故障を模擬しています。以下の動作となります。

動作開始指令により、増幅器出力が故障に急変します。



トリップ入力が動作すると、定常に戻ります。



トリップ入力が復帰すると、再び故障に急変します。



この後もトリップ入力により、定常と故障の急変が繰り返されます。



動作停止指令で、出力は定常となり、この後、トリップ入力に変化しても出力は変化しません。

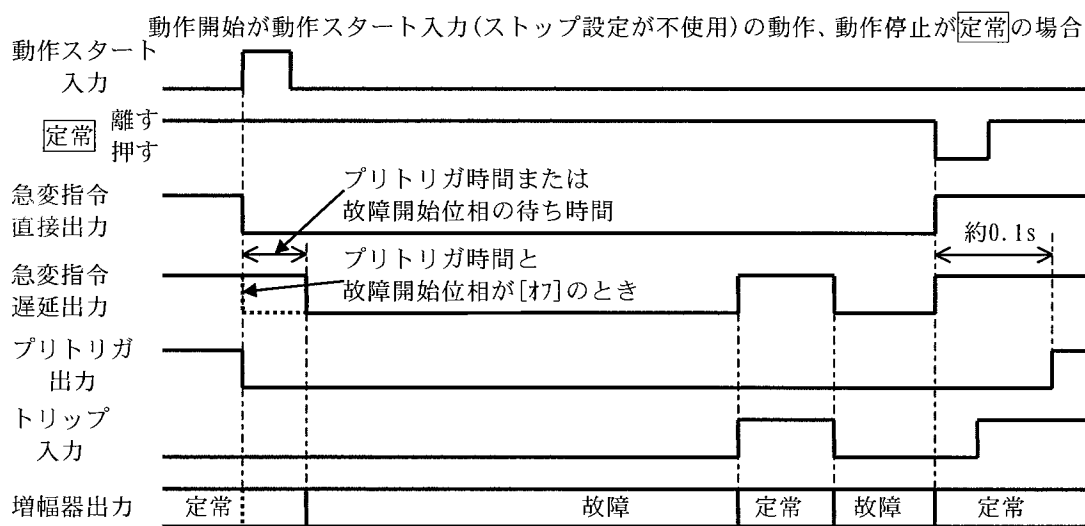


図 3-11 ノンホールド急変の動作

A) カウンタ

急変モードのときには、保護リレーの動作特性を計測するため、カウンタが動作します。

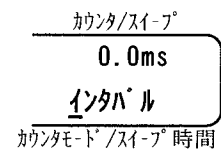
カウンタモード(カウンタの計測モード)は4種類あり、[HLDキョウハシ]と[NHDキョウハシ]で、設定できるカウンタモードの内容が異なります。

[HLDキョウハシ]のとき → インタバル[インタバル]、ワンショット[ワンショット]、
スタート計測[スタート計測]

[NHDキョウハシ]のとき → インタバル[インタバル]、トレイン[トレイン]

● 設定方法

動作モードを急変モードに設定すると、【カウンタモード/スweep時間】にカウンタモードを表示します。▲、▼、◀、▶でカーソルを【カウンタモード/スweep時間】に移動し、**モディファイ**を回して設定します。



インタバル、ワンショット、トレインの計測内容は下図です。

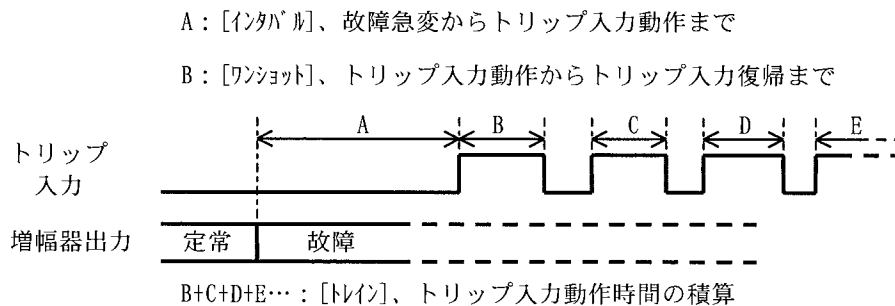


図 3-12 インタバル、ワンショット、トレインの計測内容

スタート計測は、動作スタート入力の動作からトリップ入力の動作までの時間を計測します。スタート計測のとき、動作スタート入力の動作では故障急変しません。よって、**故障**による故障急変と動作スタート入力によるカウンタのスタートを独立して行えますので、故障急変の後、動作スタート入力によってカウンタをスタートできます。

また、カウンタ設定自動復帰をオフにすると、トリップ入力の動作で定常に復帰しないので、急変動作とカウンタの動作を完全に独立できます。

なお、定常のままでもカウンタは動作しますので、本器をミリセコとして使用できます。

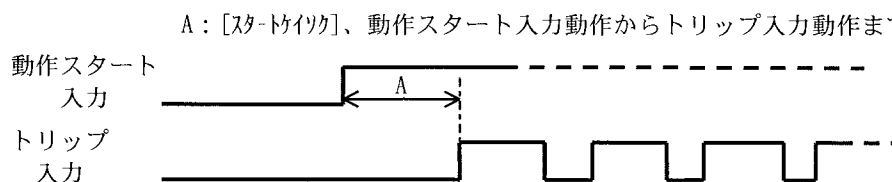


図 3-13 スタート計測の計測内容

3.5 動作モード

■ カウンタ設定自動復帰の設定

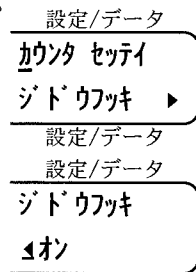
自動復帰の設定は、[HLD キュウハ]のときのみ有効になります。

[シフト]+[特殊機能]を押し、【設定/データ】を特殊機能の設定にします。

[モディファイ]を回して[カウンタ セッテイ]を選択します。

[▼]でカーソルを下に移動し、[モディファイ]を回して
[ジドウフッキ]を選択し、[▶]を押します。

[モディファイ]で[オト]または[マニュアル]を設定します。



- オンのとき、トリップ入力で増幅器出力が定常に復帰します。通常はこちらに設定します。
- オフのとき、トリップ入力で増幅器出力が定常に復帰せず故障のままです。増幅器出力は動作停止指令で定常に復帰します。変化幅リレーなどのとき、カウンタ測定が終了しても増幅器出力を定常に復帰させたくない場合に、この設定にします。

■ カウンタ計測値

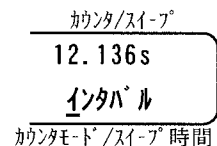
カウンタ計測値は【カウンタ/スイープ】に表示します。計測レンジは以下の3レンジで、計測時間によってオートレンジとなっています。

(999.99s を超えるとエラーになり計測できなくなります)

0.0~9999.9ms

10.000~99.999s

100.00~999.99s



カウンタ計測値のクリア方法は、カウンタ設定カウンタクリアに、動作開始で自動的にクリアする[オト]と、[カウンタクリア]でのみクリアする[マニュアル]があります。[オト]で動作できるカウンタモードは以下です。

[HLD キュウハ]のとき→[インターバル]、[スタートリック]

[NHD キュウハ]のとき→[インターバル]

以下のカウンタモードのときは、[オト]でも、[カウンタクリア]でのみ、カウンタ計測値がクリアします。

[HLD キュウハ]のとき→[ワンショット]

[NHD キュウハ]のとき→[トレイン]

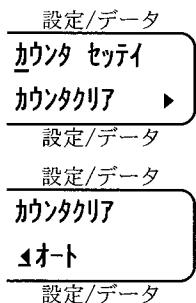
- カウンタ設定カウンタクリアの設定方法

[シフト]+[特殊機能]を押し、【設定/データ】を特殊機能の設定にします。

[モディファイ]を回して[カウンタ セッテイ]を選択します。

[▼]でカーソルを下に移動し、[モディファイ]を回して
[カウンタクリア]を選択し、[▶]を押します。

[モディファイ]で[オト]または[マニュアル]を設定します。



■ トリップ入力チャッタ除去機能[オ]によるカウンタ計測値の補正

本器はチャッタ除去機能がオフの場合、トリップ入力に加えられた信号にチャッタが含まれていると最初の信号変化で時間計測を行います。

信号の変化の状態が安定したところで時間計測を行いたい場合、チャッタ除去機能を[オ]にします。 **☞「3.5.1.B) トリップ入力チャッタ除去機能の設定」**

チャッタ除去機能が[オ]のとき、下図のように計測値を補正し、補正した結果をカウンタ計測値として表示します。

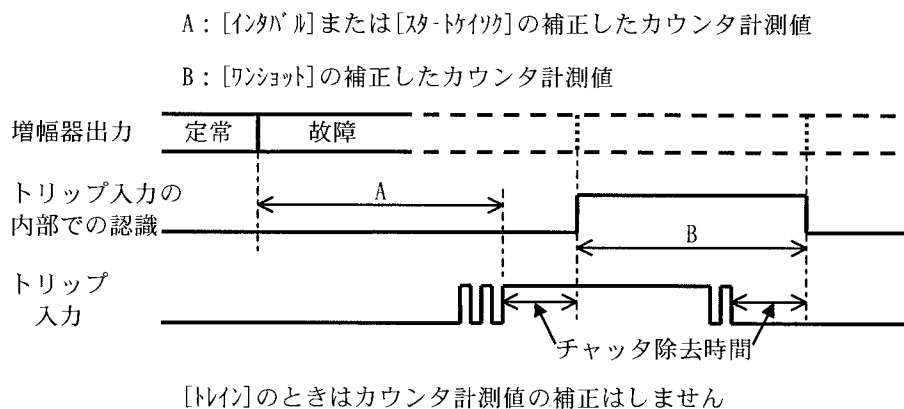


図 3-14 トリップ入力チャッタ除去機能[オ]のときのカウンタ計測値

3.5 動作モード

B) 故障継続時間

増幅器の故障値出力の状態を、長時間継続したくない場合に使用する機能です。

機能を[オ]にすると、増幅器出力が故障に急変してから設定時間経過すると、強制的に動作を停止し、増幅器出力を定常に戻します。

- 設定方法

シフト+**故障継続時間**を押し、【設定/データ】を故障継続時間の設定にします。

モディファイを回して機能の[オ]、[オ]を設定します。

機能を[オ]すると正面パネルの<故障継続時間>が点灯します。

▼でカーソルを下に移動し、テンキーまたは**モディファイ**で

故障継続時間を設定します。

(0.001~65.000s)

設定/データ	
ケイゾク	オ
1.000s	
設定/データ	
ケイゾク	オ
5.000s	
設定/データ	

動作モードが急変モード以外のときは、機能[オ]でも正面パネルの<故障継続時間>は消灯し、この機能は動作しません。

故障継続時間は、計測にかかる予想時間よりも少し長く設定します。設定や接続の間違いなどで計測が終了しないとき、故障継続時間が経過すると増幅器出力が定常にもどります。

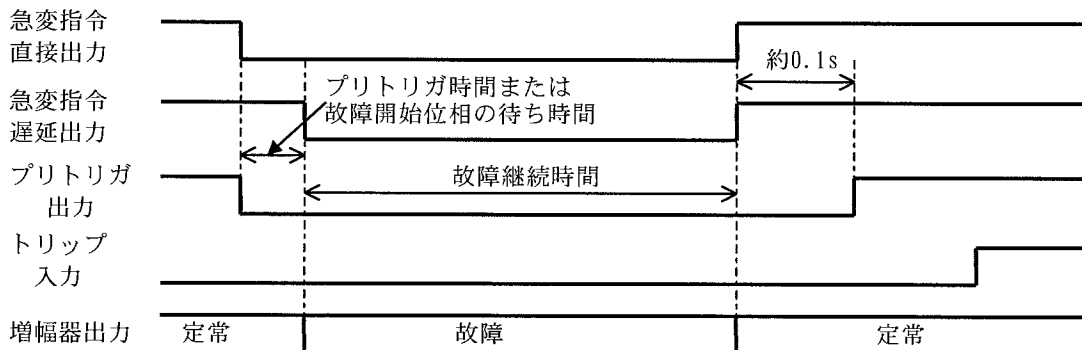


図 3-15 故障継続時間の動作

C) プリトリガ時間と故障開始位相

プリトリガ時間(故障遅延時間)は、動作開始指令から、実際に増幅器出力が故障に急変するまでの遅延時間を設定します。オシロに出力するための送り出し時間の設定や、対向試験の伝送時間の調整に役立つ機能です。

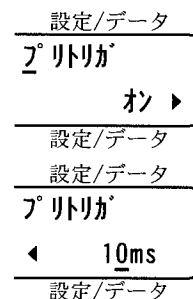
- プリトリガ時間の設定方法

シフト+**プリトリガ時間**を押し、【設定/データ】をプリトリガ時間の設定にします。

▼でカーソルを下に移動し、**モディファイ**を回して機能の**[オ]**、**[オ]**を設定します。

機能を**[オ]**すると正面パネルの<プリトリガ時間>が点灯します。

▶を押し、テンキーまたは**モディファイ**でプリトリガ時間を設定します。(10~6000ms)



故障開始位相は、動作開始指令から、実際に増幅器出力が故障に急変するときの位相を設定します。位相設定値は基準位相に対する遅れ位相の相対値になります。

☞「3.4.1.A) 基準位相と周波数同期信号入出力」

- 故障開始位相の設定方法

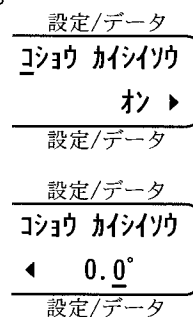
シフト+**特殊機能**を押し、【設定/データ】を特殊機能の設定にします。

モディファイを回して**[ジョウ カシツウ]**を選択します。

▼でカーソルを下に移動し、**モディファイ**を回して機能の**[オ]**、**[オ]**を設定します。

機能を**[オ]**すると正面パネルの<故障開始位相>が点灯します。

▶を押し、テンキーまたは**モディファイ**で故障開始位相を設定します。(0.0~359.9°)



動作モードが急変モード以外のときは、機能**[オ]**でも正面パネルの<プリトリガ時間><故障開始位相>は消灯し、これらの機能は動作しません。

プリトリガ時間と故障開始位相の機能**[オ]**、**[オ]**によって、動作開始指令(急変指令直接出力)に対する故障急変(急変指令遅延出力)の遅延は以下のようになります。

両方 [オ]	遅延しない
プリトリガ時間のみ [オ]	プリトリガ時間経過後に急変
故障開始位相のみ [オ]	故障開始位相になってから急変
両方 [オ]	プリトリガ時間経過後、故障開始位相になってから急変

3.5 動作モード

- プリトリガ時間[α]45ms、故障開始位相[α]270.0°のときの急変タイミング

動作モード	定常電流1(A)	定常電流2(A)	定常電流3(A)	カット/スリーブ
HLDキョウヘン	10.000	10.000	10.000	0.0ms
50.000	120.0	240.0	0.0	インバル

定常周波数(Hz)	定常位相1(°)	定常位相2(°)	定常位相3(°)	カットモード/スリーブ時間
マスタ/スリーブ	故障電流1(A)	故障電流2(A)	故障電流3(A)	設定/データ
タクト	5.000	5.000	5.000	コショウ カイシツカ
50.000	120.0	240.0	0.0	◀ 270.0°

故障周波数(Hz) 故障位相1(°) 故障位相2(°) 故障位相3(°) 設定/データ

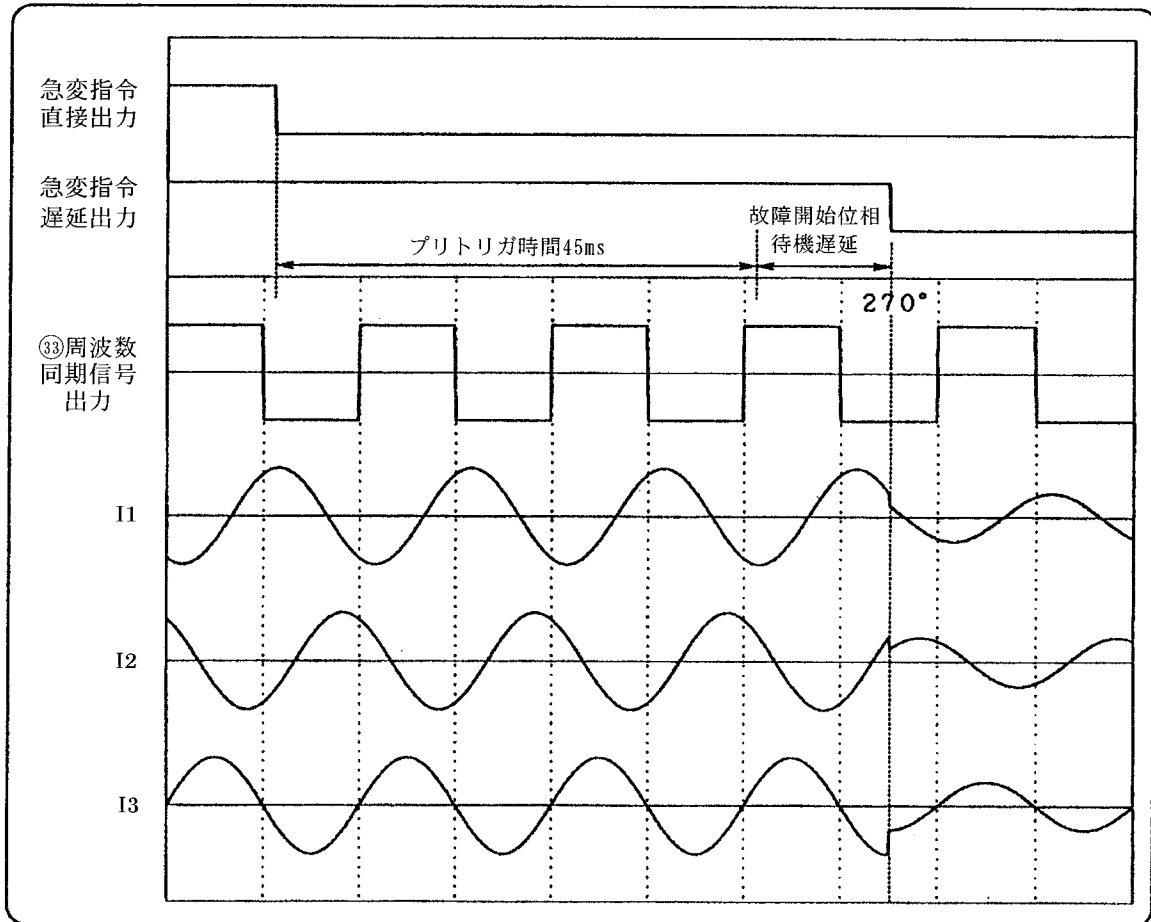


図 3-16 プリトリガ時間と故障開始位相[α]の急変開始タイミング例

プリトリガ時間と故障開始位相が[α]のため、動作開始指令からプリトリガ時間 45ms が経過した後、内部基準位相が 270°で急変が起こります。したがって、動作開始指令から急変が起こるまで、動作開始指令と基準位相のタイミングにより、プリトリガ時間後、最大 1 波形分 (50Hz 時は 0~20ms) の時間のばらつきが生じます。

I1 位相設定値が 120°のため、I1 は位相が 150°のとき急変が起こります。同様に I2 は 30°、I3 は 270°です。

3.5.4 動作・復帰同時計測モードの動作

動作・復帰同時計測モードは、保護リレーの動作時間と、復帰時間を1回の操作で測定できます。

動作開始指令は、**故障**または動作スタート入力になります。

動作停止指令は、**定常**または**故障**(PSWモードの設定による)、動作スタート入力(ストップ設定が使用するとき)になります。

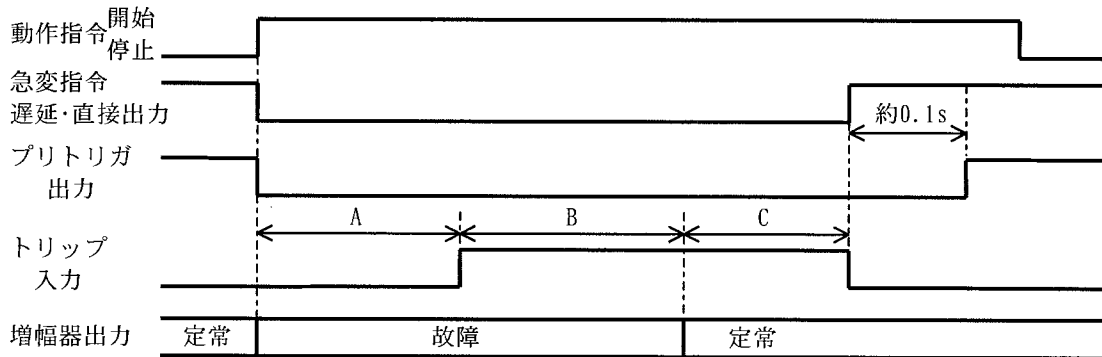


図 3-17 動作・復帰同時計測モードの動作

動作開始指令を受け、増幅器出力が故障に急変し、トリップ入力(リレーの応答)の動作までの A:動作時間を計測します。



トリップ入力の動作から、設定された B:故障待機時間まで故障の印加を続け、リレーを完全動作状態とします。



B:故障待機時間が経過すると定常に復帰し、トリップ入力(リレーの応答)の復帰までの C:復帰時間を計測します。

● 故障待機時間の設定方法

動作モードを動作・復帰同時計測モードにすると【設定/データ】が故障待機時間の設定になります。または、**シフト**+**特殊機能**を押し、**モディファイ**を回して[トウサツキ WT]を選択します。

▼でカーソルを下に移動し、テンキーまたは**モディファイ**で故障待機時間を設定します。(0.01~9.99s)

設定/データ
トウサツキ WT
0.01s
設定/データ

動作・復帰同時計測モードではカウンタモードはインタバルのみです。計測値が動作指令を受けるごとにクリアされますので、計測後、**カウンタクリア**を押す必要がなく、連続して計測ができます。

計測結果は、【設定/データ】に表示します。

設定/データ
TS: 1252.2m ←動作時間(msまたはs)
TR: 10.759s ←復帰時間(msまたはs)
設定/データ

3.5.5 通常スイープの動作

通常スイープは、保護リレーの動作・復帰値(静特性)を計測するための動作モードで、増幅器出力が定常値から故障値(動作値計測)、故障値から定常値(復帰値計測)へ連続的に変化します。

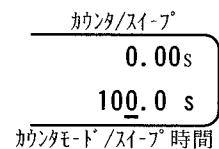
- スイープできる項目

周波数(周波数モードが内部のとき)、振幅、位相です。定常・故障値を同じ値に設定すれば、その項目はスイープせず一定となります。定常値に対し故障値は、計測する保護リレーが完全に動作する設定にします。定常値から故障値へ直線にスイープします。

- スイープ時間の設定方法

動作モードを通常スイープに設定すると、【カウンタモード/スイープ時間】にスイープ時間を表示します。▲、▼、◀、▶でカーソルを

【カウンタモード/スイープ時間】に移動し、
テンキーまたは「モディファイ」で設定します。(1.0~1000.0s)



【カウンタ/スイープ】は、出力値のスイープ位置を表示します。また、手動スイープのときは、出力値のスイープ位置をここで設定します。

設定したスイープ時間が[100.0s]のとき、この表示と出力値は以下になります。

- [0.00s] → 定常値
- [50.00s] → 定常値と故障値の真中
- [100.00s] → 故障値

出力値は【定常周波数】【定常電流・位相1~3】に表示します。以下は定常周波数[50.000Hz]、定常電流1~3[10.000A]、定常位相1~3[0.0°]のとき表示例です。

動作モード	定常電流1(A)	定常電流2(A)	定常電流3(A)	カウンタ/スイープ
スイープ	5.000	5.000	5.000	50.00s
50.000	45.0	-45.0	135.0	100.0 s
定常周波数(Hz)	定常位相1(°)	定常位相2(°)	定常位相3(°)	カウンタモード/スイープ時間
マスタ/スレーブ	故障電流1(A)	故障電流2(A)	故障電流3(A)	設定/データ
マスタ	0.00	0.00	0.00	トウサモード
50.000	90.0	-90.0	270.0	スイープ ←
故障周波数(Hz)	故障位相1(°)	故障位相2(°)	故障位相3(°)	設定/データ

位相のスイープは、上例のように定常値よりも故障値が大きいときは遅れ方向に、小さいときは進み方向にスイープします。

通常スイープには自動スイープと手動スイープがあります。

手動スイープに設定すると、スイープ位置の先頭に [M] と表示します。

- 自動スイープと手動スイープの切り換え方法

手動スイープの LED が消灯しているときに自動スイープです。手動スイープから自動スイープにするには**手動スイープ**を押します。

手動スイープの LED が点灯し、スイープ位置の先頭に [M] と表示しているときに手動スイープです。自動スイープから手動スイープにするには**手動スイープ**を押します。

カウンタ/スイープ	
M	0.00s
	100.0 s
カウンタモード/スイープ時間	

A) 手動スイープ

手動スイープのスイープ時間は、定常値から故障値までのステップ分解能になります。

▲、▼、◀、▶でカーソルを【カウンタ/スイープ】に移動し、スイープ位置をテンキーまたは**モディファイ**で設定します。

カウンタ/スイープ	
M	12.34s
	100.0 s
カウンタモード/スイープ時間	

手動スイープのときは、動作指令、動作スタート入力は動作しませんが、正面パネルの<トリップ信号>によってトリップ入力をモニタできます。

よって、<トリップ信号>をモニタしながら、保護リレーの動作・復帰値の計測ができます。

B) 自動スweep

自動スweepのスweep時間は、定常値から故障値まで、または故障値から定常値までにスweepする時間です。

動作開始指令は、**スweep▲**、**スweep▼**または動作スタート入力になります。

動作停止指令は、**定常**、**故障**、**停止**になります。

■ 定常値から故障値方向のスweep操作例

定常値から故障値方向のスweepは保護リレーの動作点を見つけるためのスweepなので、スweep開始の際にトリップ入力が入動状態であることが必要です。

- **定常**を押し、出力値を定常にします。このときトリップ入力はありません。
- **スweep▼**を押すか、動作スタート入力動作で、定常値から故障値方向へスweepします。**(スweep▼のLEDが点灯)**
- **停止**を押すと、押されたときの出力値でスweepを停止します。**(停止のLEDが点灯)**
- 再び**スweep▼**を押すか、動作スタート入力動作で、故障値方向へスweepします。**(スweep▼のLEDが点灯)**
- トリップ入力が入動すると、スweepを停止**(停止のLEDが点灯)**します。

このときの出力値が、保護リレーの動作値です。

■ 故障値から定常値方向のスweep操作例

故障値から定常値方向のスweepは保護リレーの復帰点を見つけるためのスweepなので、スweep開始の際にトリップ入力が入動状態であることが必要です。

- PSWモードを[オタネット]にして**故障**を押し、出力値を故障に固定します。このときトリップ入力が入動します。
- **スweep▲**を押すか動作スタート入力動作で、故障値から定常値方向へスweepします。**(スweep▲のLEDが点灯)**
- トリップ入力が入動すると、スweepを停止**(停止のLEDが点灯)**します。

このときの出力値が、保護リレーの復帰値です。

3.5.6 サーチ・DSK サーチスイープの動作

通常スイープで動作・復帰値を求める場合、スイープ速度が速いと、保護リレーの動作・復帰時間により計測値の誤差が大きくなる場合があります。

サーチ・DSK サーチスイープは、この欠点をできるだけ除き、より正確な動作・復帰値を計測します。

スイープする項目、スイープ時間の設定、位相スイープの方向などは、「3.5.5 通常スイープの動作」と同じです。

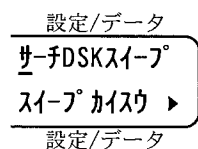
サーチスイープは、動作時間の早い保護リレーを計測するためのモードです。

DSK サーチスイープは円盤式など動作時間の遅い保護リレーを計測するためのモードです。

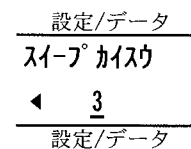
- サーチ・DSK サーチスイープメニューの設定方法

動作モードをサーチスイープ、DSK サーチスイープにすると【設定/データ】がサーチ・DSK サーチスイープメニューの設定になります。

または、**シフト**+**特殊機能**を押し、**モディファイ**を回して[サーチDSKスイープ]を選択します。

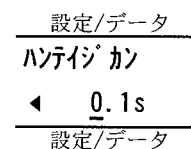


▼でカーソルを下に移動し、**モディファイ**を回してスイープ回数[スイープ カイスク]を選択します。



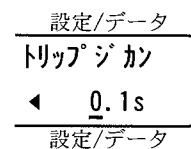
▶を押し、テンキーまたは**モディファイ**でスイープ回数を設定します。(1~10)

◀を押し、特殊機能の[サーチDSKスイープ]に戻ります。**モディファイ**を回して判定時間[ハンデジ カン]を選択します。

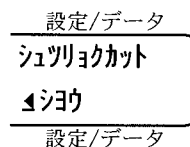


▶を押し、テンキーまたは**モディファイ**で判定時間を設定します。(0.1~10.0s)

同様に、トリップ待ち時間[トリップジ カン]を設定します。(0.1~10.0s)



同様に、出力カット[シュツヨクカット]の使用[シヨク]、不使用[フシヨク]を設定します。



3.5 動作モード

注：トリップ待ち時間は、DSK サーチスイープのときのみ有効になるパラメタです。

注：出力カットが使用するとき、計測終了後、出力をオフします。

■ 推奨設定値

保護リレーの種類によりますが、下記の設定でほぼ正確な計測ができます。

定常値	予想される復帰値に対し、3割ほど定常方向に近い値
故障値	予想される動作値に対し、3割ほど故障方向に近い値
スイープ時間	5 秒
スイープ回数	3 回
判定時間	0.1 秒

A) サーチスイープ

定常値から故障値方向にスイープし、トリップ入力動作するとスイープを一時停止します。判定時間後に再びトリップ入力を判定し、動作のままであれば逆の方向に、復帰していれば、同じ方向にスイープを再開します。これは、スイープを停止して一定の時間後にトリップ信号が復帰した場合は、はじめの動作がチャタリングによるものと判断するためです。

スイープ時間は再開されるごとに2倍が増えて、ゆっくりとスイープするので、より正確な値を短時間で計測できます。また、動作値検出と復帰値検出を選択できます。

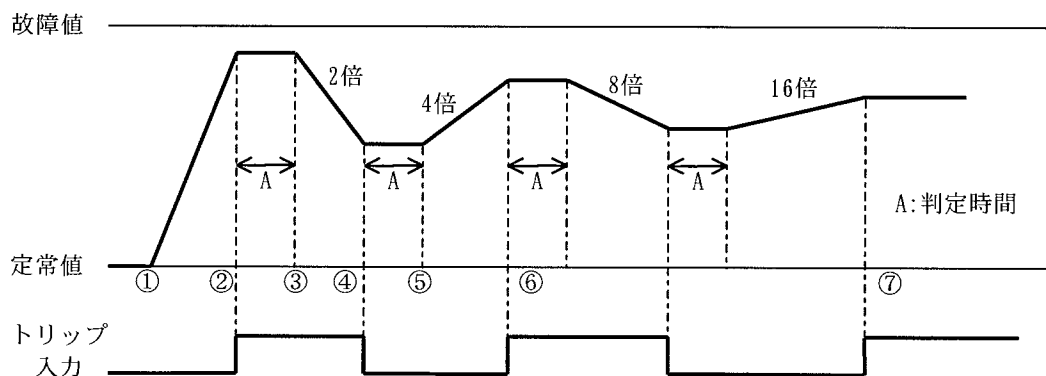


図 3-18 サーチスイープの動作

- ① **スイープ▼**を押すと、設定されたスイープ時間で定常値から故障値にスイープします。
【設定/データ】に[ドウ好][1カイ]と表示します。
- ② トリップ入力が動作するとスイープを停止します。
- ③ 設定した判定時間後にトリップ入力が動作のままであれば定常値方向へ、復帰していれば再び故障値方向にスイープします。スイープ時間は、最初の2倍になります。
- ④ 次にトリップ信号が変化するとスイープを停止します。
- ⑤ 判定時間後、トリップ入力があるままであれば逆方向に、変化していれば同じ方向にスイープします。スイープ時間は、先ほどの2倍(最初の設定時間の4倍)になります。故障値方向へのスイープごとに、回数の表示は[2カイ]、[3カイ]と増えます。
- ⑥ スイープ時間を2倍にしなが、この動作を繰り返します。
- ⑦ 故障方向スイープを設定したスイープ回数実行すると終了し、**停止**のLEDが点灯します。このとき、出力カットが使用[30]のとき出力はオフとなります。
以上は、故障方向へのスイープで試験が終了するため、動作値検出となります。

スイープ▲で試験を開始すると、定常方向スイープを設定したスイープ回数実行して終了するので、復帰値検出となります。
【設定/データ】の表示は[フキ]となります。

動作値、復帰値が検出できない場合は、エラーとなり計測を終了します。

設定/データ
ドウ好
1カイ
設定/データ

設定/データ
フキ
1カイ
設定/データ

B) DSK サーチスイープ

円盤形保護リレーは、動作時間が長く、動作値や復帰値を計測するのが比較的困難です。そのため、はじめに故障値に急変し、トリップ入力の動作を確かめた後、故障値から定常値へのスイープから始めます。

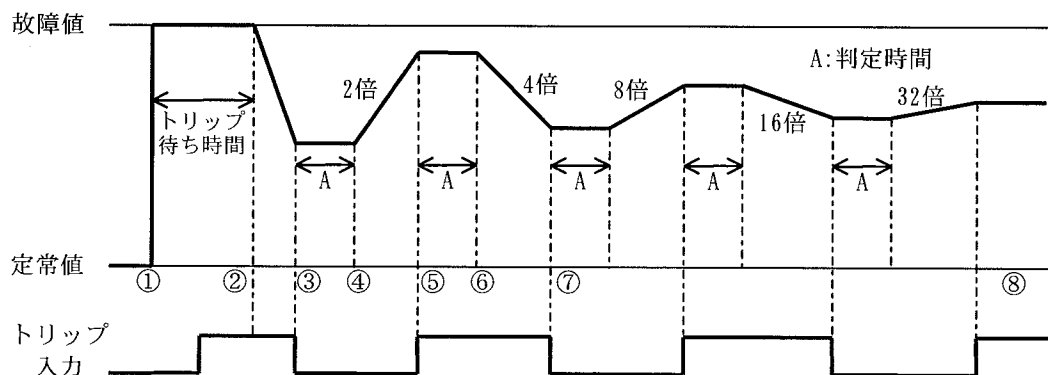


図 3-19 DSK サーチスイープの動作

- ① **スイープ▼**を押すと、故障値に急変し、【設定/データ】に[トウチ] [1カイ]と表示します。

設定/データ
トウチ
1カイ
設定/データ
- ② 設定したトリップ待ち時間が過ぎたときに、トリップ入力が動作していれば、故障値から定常値にスイープします。
- ③ トリップ入力が復帰すると、スイープを停止します。
- ④ 設定した判定時間後にトリップ入力が復帰のままであれば故障値方向へ、動作していれば再び定常値方向にスイープします。スイープ時間は、はじめの2倍の時間となります。
- ⑤ 次にトリップ信号が変化するとスイープを停止します。
- ⑥ 判定時間後、トリップ入力がそのままであれば逆方向に、変化していれば同じ方向にスイープします。スイープ時間は先ほどの2倍の時間(はじめの設定時間の4倍)となります。故障値方向へのスイープごとに、回数の表示は[2カイ]、[3カイ]と増えます。
- ⑦ スイープ時間を2倍にしながら、この動作を繰り返します。
- ⑧ 故障方向スイープを設定したスイープ回数実行すると終了し、**停止**のLEDが点灯します。このとき、出力カットが使用[有効]のとき出力はオフとなります。上記のときには、故障方向へのスイープで試験が終了するため、動作値検出となります。

スイープ▲で試験を開始すると、定常方向スイープを設定したスイープ回数実行して終了するので、復帰値検出となります。【設定/データ】の表示は[フキチ]となります。

設定/データ
フキチ
1カイ
設定/データ

動作値、復帰値が検出できない場合は、エラーとなり計測を終了します。

3.5.7 SOR 急変モード(脱調リレー)の動作

SOR 急変モードは、脱調リレー動作確認を行うモードです。

動作開始指令は、**故障**または動作スタート入力になります。

動作停止指令は、**定常**、**故障**になります。

SOR 急変モードは、予め設定したステップ1(定常値)、ステップ2、ステップ3、ステップ4(故障値)の4つの状態を、予め設定した滞留時間で遷移します。

ステップ1の滞留時間 T1(0.010~9.999s、1ms 分解能)

ステップ2の滞留時間 T2(0 および 0.010~9.999s、1ms 分解能)

ステップ3の滞留時間 T3(0 および 0.010~9.999s、1ms 分解能)

ステップ4の滞留時間 T4(0 および 0.010~9.999s、1ms 分解能)

ステップ2、ステップ3とT1~T4を設定するには、**シフト**+**表示切換**を押します。

動作モード	定常電流1(A)	定常電流2(A)	定常電流3(A)	カウンタ/スリーブ
SOR	0.00	0.00	0.00	T1:0.010s
ステップ2	0.0	0.0	0.0	T2:0.000s

定常周波数(Hz)	定常位相1(°)	定常位相2(°)	定常位相3(°)	カウンタモード/スリーブ	時間
マスタ/スリーブ	故障電流1(A)	故障電流2(A)	故障電流3(A)	設定/データ	
SOR	0.00	0.00	0.00	T3:0.000s	
ステップ3	0.0	0.0	0.0	T4:0.000s	

故障周波数(Hz) 故障位相1(°) 故障位相2(°) 故障位相3(°) 設定/データ

定常側がステップ2、故障側がステップ4になります。**▲**、**▼**、**◀**、**▶**でカーソルを移動し、テンキーまたは**モディファイ**で設定します。再び**シフト**+**表示切換**を押すと、以前の表示に戻ります。

動作開始で、ステップ1→ステップ2→ステップ3→ステップ4の順で、設定した各ステップの滞留時間ずつ出力が遷移します。

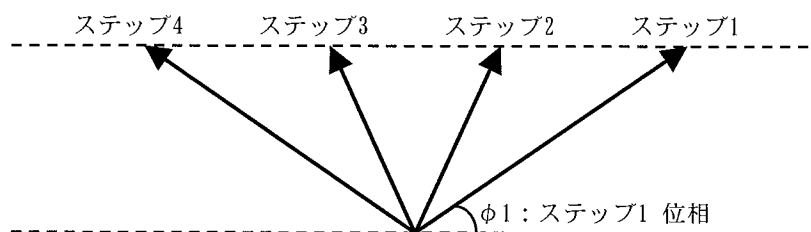


図 3-20 SOR 試験モードの各ステップの設定例(ベクトル図)

ステップ4の滞留時間が経過すると、出力がステップ1に戻ります。

遷移中にトリップ入力の変化があった場合は[トリップハカア]と、変化がなかった場合は[トリップハカナ]と【設定/データ】に表示します。

T2 または T3 または T4 を 0 に設定すると、そのステップの設定で出力を停止(固定)させることができます。このとき、ステップ1に戻すには**定常**(動作停止指令)を押します。

3.6 その他の基本操作

その他の基本操作として、ここでは、特殊機能、パネル設定メモリ機能について説明します。

3.6.1 特殊機能

使用頻度が少ない機能や、誤操作を避けたい機能などは特殊機能としています。

特殊機能の設定は、**シフト**+**特殊機能**を押し、

【設定/データ】を**モディファイ**で使用したい特殊機能に設定します。

設定/データ
トウサフッキWT
0.01s
設定/データ

以下は特殊機能の一覧です。

周波数モード	[シュハスウ モード]	☞ 「3.4.1 周波数の設定」
故障待機時間	[トウサフッキWT]	☞ 「3.5.4 動作・復帰同時計測モードの動作」
故障開始位相	[コショウ カイシノウ]	☞ 「3.5.3.C) プリトリガ時間と故障開始位相」
増幅器入力切換	[ニューリョク キリカエ]	☞ 「4.2 増幅器入力切換」
チャッタ除去	[チャッタ ジカン]	☞ 「3.5.1.B) トリップ入力チャッタ除去機能の設定」
高調波 1	[コウチャウハ 1]	☞ 「3.4.3.A) 高調波 1 パラメタの設定」
高調波 2	[コウチャウハ 2]	☞ 「3.4.3.B) 高調波 2 パラメタの設定」
位相設定	[イツウ セツテイ]	☞ 「3.4.2 振幅・位相の設定」
スタート入力	[スタートニューリョク]	☞ 「3.5.1.C) 動作スタート入力論理の設定」
サーチ・DSK メニュー	[サーチ DSK スイープ]	☞ 「3.5.6 サーチ・DSK サーチスイープの動作」
カウンタ設定	[カウンタ セツテイ]	☞ 「3.5.3.A) カウンタ」
ストップ設定	[ストップ セツテイ]	☞ 「3.5.1.D) 動作スタート入力ストップ設定」
遮断相選択	[シャダツノウ]	☞ 「4.1.3.E) 遮断相選択機能」
切換器通信	[キリカエキ ツウシン]	☞ 「4.1.3.D) 切換器通信機能」
PSW モード	[PSW モード]	☞ 「3.5 動作モード」
ビープ音設定	[ヒープ セツテイ]	☞ 「3.6.1.A) ビープ音設定」
GPIB 設定	[GPIB]	☞ 「5.2.3 GPIB の設定」
RS-232C 設定	[RS-232C]	☞ 「6.2.4 RS-232C の設定」

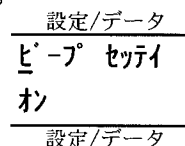
A) ビープ音設定

キー入力とエラー発生時のビープ音をオン/オフする機能です。設定をオフにすると、オーバロードのときもビープ音は、鳴りませんので注意が必要です。

シフト+**特殊機能**を押し、【設定/データ】を特殊機能の設定にします。

モディファイを回して[ビープセッテイ]を選択します。

▼でカーソルを下に移動し、**モディファイ**を回して[オ], [オ]を設定します。



3.6.2 パネル設定メモリ

パネル設定を、メモリ番号0~31まで、書き込み、読み出しができます。書き込み、読み出しする設定パラメタは、「表 3-1 パネル設定の初期値一覧」と同じです。

メモリ番号32は50Hz初期値、33は60Hz初期設定で読み出し専用です。

一度試験条件を設定して書き込みをしておけば、次の試験のときには読み出しをするだけで再設定する必要がありません。

また、書き込みのときにコメントをつけることもできます。コメントは10字以内で数字、[-], [.]が使用できます。(GPIB、RS-232C の場合は、カナとアルファベットも使用できます)

書き込んだメモリは消去できます。消去はメモリ0~31の全内容を消去します。

■ メモリ書込、読出、コメント入力

メモリ Noを押し、【設定/データ】をパネル設定メモリの設定にします。

モディファイを回して[メモリ 0]から[メモリ 31]のなかで、操作するメモリを選択します。

- 書込み

シフト+**書込**を押し、選んだメモリに書き込みます。

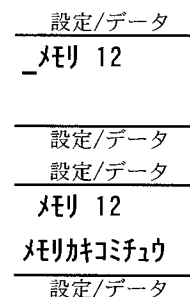
書き込み中は[メモリ番号]と表示します。

- メモリ読出

シフト+**読出**を押し、選んだメモリを読み出します。読み出し中は[メモリ番号]と表示します。なお、メモリ読出を実行すると、安全のため出力は全相オフになります。

- メモリコメント入力

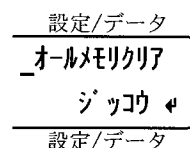
▼でカーソルを下に移動し、テンキーでコメント入力し、**実行**で確定します。



■ 全メモリ消去

メモリ Noを押し、【設定/データ】をパネル設定メモリの設定にします。

モディファイを回して[オールメモリ]を選び、**▼**でカーソルを下に移動し**実行**で消去します。



4. 応用操作

4.1	本シリーズのマスタ/スレーブ機能	4-1
4.1.1	マスタ/スレーブの設定	4-1
4.1.2	マスタ/スレーブの接続	4-2
4.1.3	マスタ/スレーブでの操作	4-4
4.2	増幅器入力切換	4-7
4.3	拡張応答入力の操作	4-9
4.4	別機種との組み合わせ動作	4-10
4.4.1	出力周波数の同期	4-10
4.4.2	急変動作の同期	4-11
4.4.3	4705A との接続例	4-12

4.1 本シリーズのマスタ/スレーブ機能

本シリーズは、4 台までマスタ/スレーブ接続により多相化できます。

マスタ/スレーブでは下記の動作になります。

- 接続されているすべてのスレーブ器は、マスタ器の周波数に同期し、位相はすべてマスタ器が基準となります。スレーブ器からの周波数設定はできません。
- マスタ器、スレーブ器いずれの位相設定も、単独使用のときと同様に設定できます。
- マスタ器の操作で、マスタ/スレーブ接続されているすべてのスレーブ器が同時急変します。急変のタイミングは、マスタ器の設定によります。スレーブ器の動作指令キーは無効となります。

4.1.1 マスタ/スレーブの設定

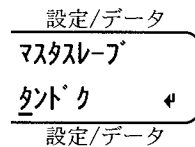
マスタ/スレーブは、単独[タドク]、マスタ[マスタ]、スレーブ[スレーブ]を設定します。設定内容は【マスタ/スレーブ】に表示します。

マスタ/スレーブの設定を変更すると、安全のため出力は全相オフになります。

- 設定方法

マスタ/スレーブを押し、【設定/データ】をマスタ/スレーブの設定にします。

モディファイで選択し、実行を押します。



■ 単独 [タドク]

本器は単独で動作します。本器を単体で使用するときはこの設定にします。

マスタ/スレーブ制御信号渡りケーブルを接続している状態で、単独に設定すると、マスタ器が動作モードを変えたり、モディファイで振幅、位相値を変えると自動的にスレーブになります。本器を単体で使用するときは、マスタ/スレーブ制御信号渡りケーブルは外します。

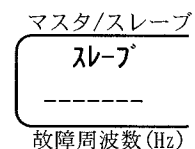
■ マスタ [マスタ]

本器はマスタ器になります。本器をマスタ器にすると、本器とマスタ/スレーブ制御信号渡りケーブルを接続している機器(4741 は除く)は、自動的にスレーブになります。

■ スレーブ [スレーブ]

本器はスレーブ器になります。本器とマスタ/スレーブ制御信号渡りケーブルを接続している機器をマスタに設定したときも、本器は自動的にスレーブ器になります。

スレーブ器の【定常・故障周波数】の表示は[-----]となります。



4.1 本シリーズのマスタ/スレーブ機能

4.1.2 マスタ/スレーブの接続

- すべての機器の電源をオフにして、使用する機器を積み重ねます。(4台まで)
- 一番下の機器の電源入力に、付属の電源ケーブルを接続します。
- 付属の電源渡りケーブルを使用し、順次上の機器に電源渡りケーブルを接続します。
〔※「2.4 接地および電源接続」〕
- 並列制御信号に、付属のマスタ/スレーブ並列制御信号渡りケーブルを順次接続します。
(このコネクタとケーブルには、入出力の区別はありません)
- トリップ信号、動作スタート信号などは、すべてマスタ器に接続します。スレーブ器には接続しません。

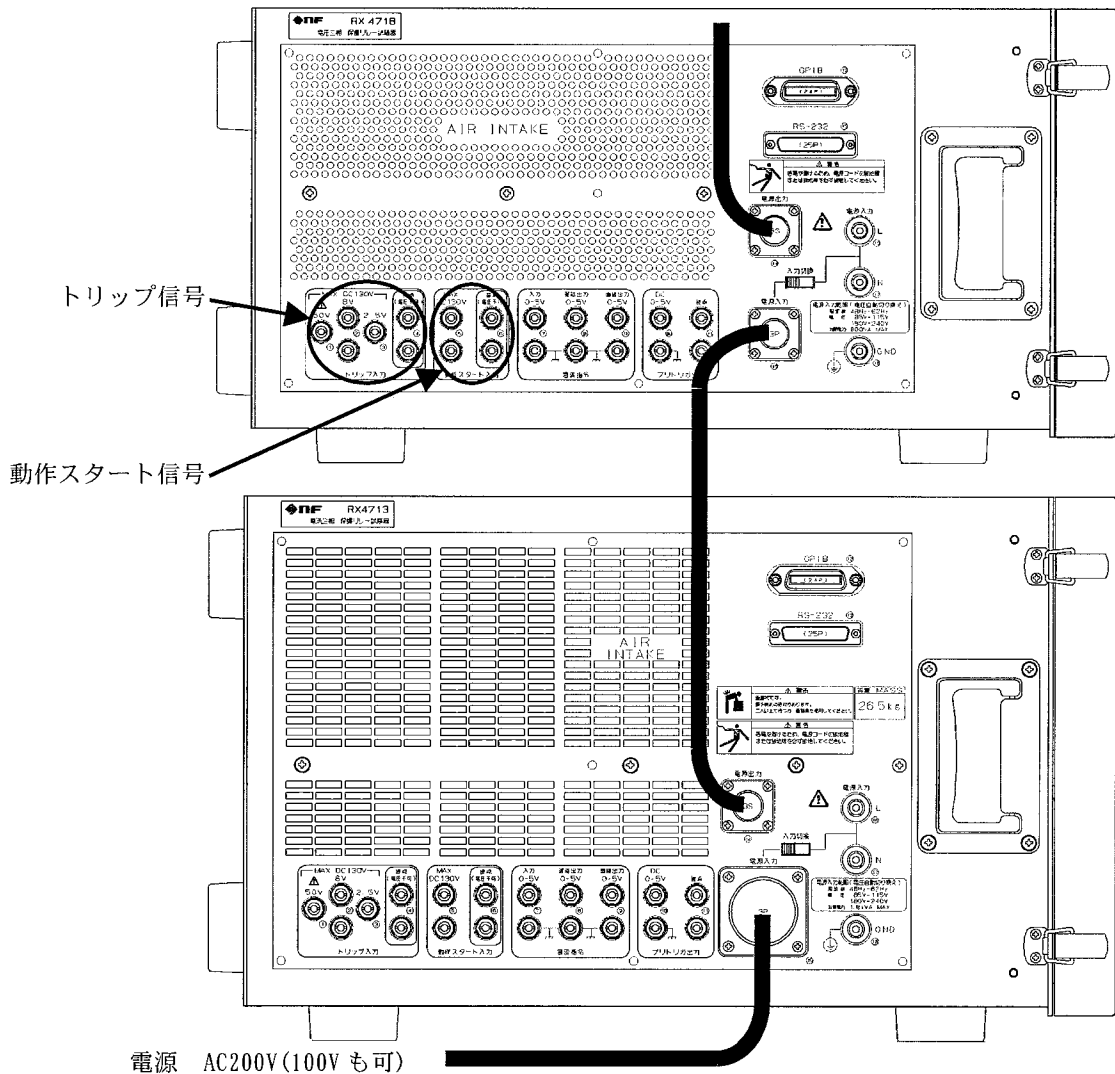


図 4-1 マスタ/スレーブの電源接続

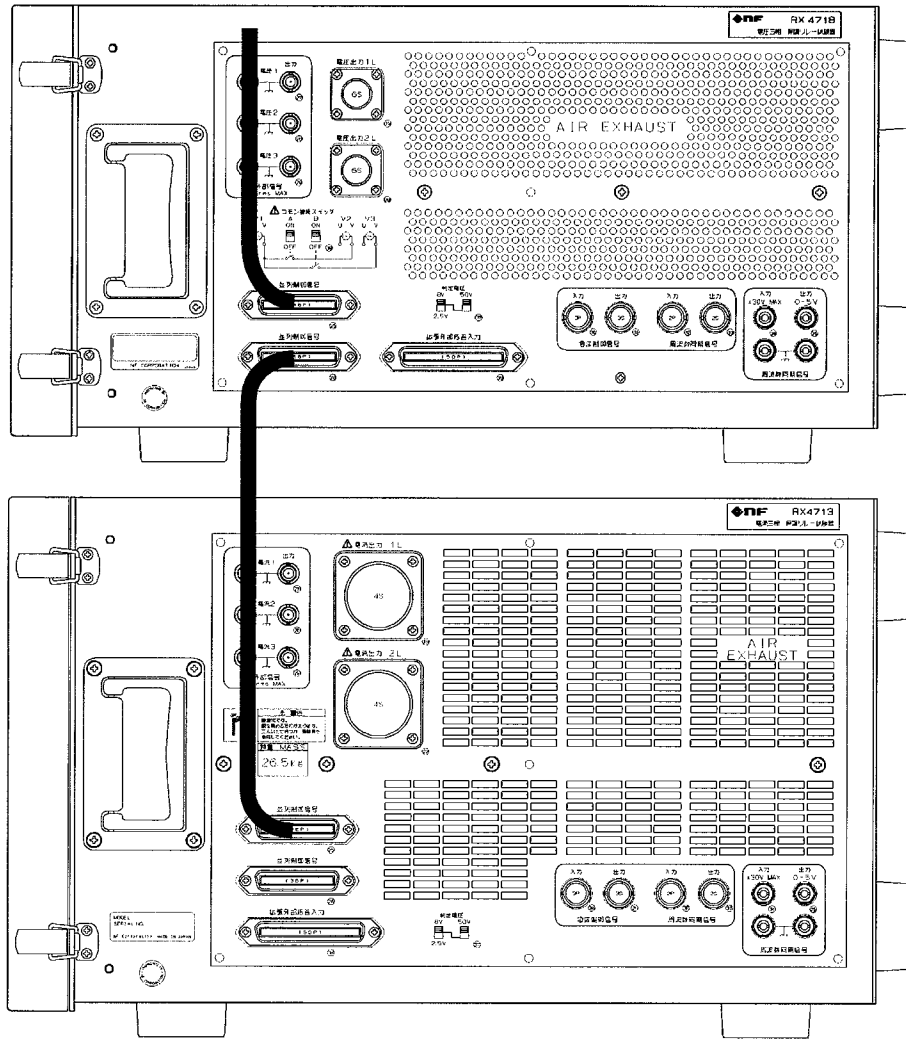


図 4-2 マスタ/スレーブ並列制御信号渡りケーブルの接続

4.1.3 マスタ/スレーブでの操作

A) 動作モードの同期

マスタ器の動作モードを変更すると、スレーブ器の動作モードも自動的にマスタ器と同じになり、マスタ器の動作指令に従ってスレーブ器も動作します。

ただし、マスタ器の動作モードが、スレーブ器に存在しない場合はエラーになります。

以下のスイープ動作をとまなう動作モードでは、スイープ動作に関連するパラメタを、マスタ器とスレーブ器で同じ設定にします。設定が違うときは、正常に動作しません。

通常スイープ	[スイープ]
サーチスイープ	[サーチスイープ]
DSK サーチスイープ	[DSK スイープ]

B) 設定値の同時変更

スレーブ器のカーソルが、振幅、位相の設定位置にあるとき、マスタ器が、**モディファイ**で振幅、位相値を変更すると、スレーブ器のカーソル位置の値も同時に変更します。(三相一括でもできます)

この機能を無効にするには、スレーブ器の**カーソルオン/オフ**を押し、スレーブ器のカーソルを消去します。(カーソルオン/オフのLEDが点灯)

再び、**カーソルオン/オフ**を押すと、スレーブ器のカーソルが現われ、機能が有効になります。(カーソルオン/オフのLEDが消灯)

C) 出力一括オン/オフ

本器がマスタ器のとき、出力一括オンをすると、スレーブ器も出力一括オンできます。

しかし、出力一括オンは、扱いによっては危険なため、内部ディップスイッチによって、スレーブ器の出力一括オンを禁止できます。 [図]「2.3 内部ディップスイッチの設定」

出力一括オン/オフの指令を受け取れるのはRX4713、RX4717、RX4718、REX4723です。

D) 切換器通信機能

この機能は、本シリーズの出力切換器を備えている機器間で、マスタ/スレーブ時に、R、S、Tの状態の同期をオン/オフする機能です。

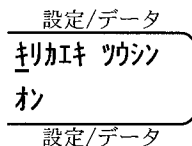
- 設定方法

シフト+**特殊機能**を押し、**【設定/データ】**を特殊機能の設定にします。

モディファイを回して**[リカキ ツツ]**を選択します。

▼でカーソルを下に移動し、**モディファイ**を回して

[オ]、**[オ]**を設定します。



E) 遮断相選択機能

REX4741 がマスタ、総合試験モード、線路 PD のとき、故障シーケンスの遮断時に、本器の遮断(振幅を 0)する相を設定します。

● 設定方法

シフト+特殊機能を押し、【設定/データ】を特殊機能の設定にします。

モディファイを回して[シャグソウ]を選択します。

▼でカーソルを下に移動し、モディファイを回して

遮断する相を選択し、実行を押します。

[3ソウ]	全相が遮断
[R]	I1 のみが遮断
[S]	I2 のみが遮断
[T]	I3 のみが遮断
[R-S]	I1 と I2 が遮断
[S-T]	I2 と I3 が遮断
[T-R]	I3 と I1 が遮断

設定/データ
シャグソウ
3ソウ
設定/データ

下図は、本器の遮断相選択が[R-S]のときの、動作です。

REX4741 の設定 [マスタ]、[総合試験]、[再遮断]、[LINE PD]、[三相同時]

本器の設定 [スレーブ]、[R-S]

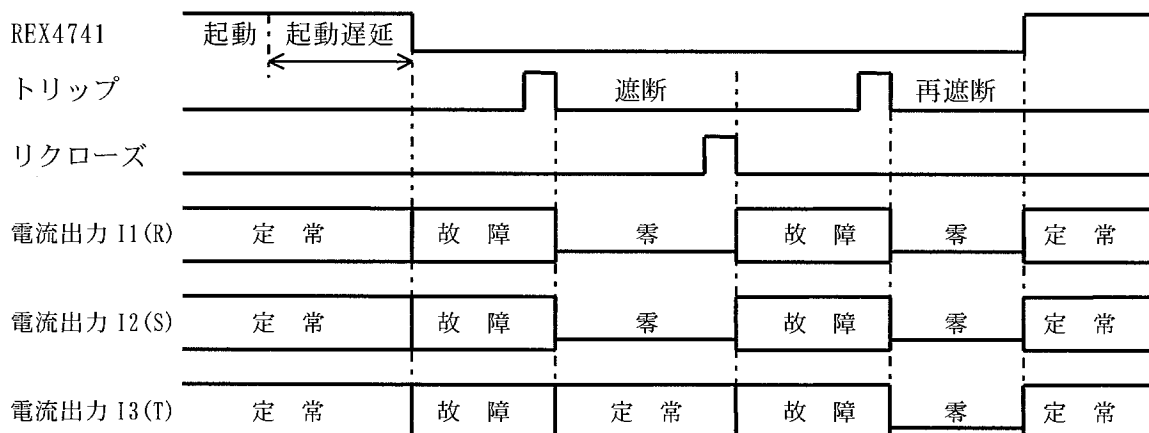


図 4-3 遮断相選択機能の動作例

⚠ 注意

遮断相選択機能は、REX4741 が以下の Ver ときに有効になります。

日本語版 1.32、1.34、1.42

英語版 1.33、1.35、1.43

4.1 本シリーズのマスタ/スレーブ機能

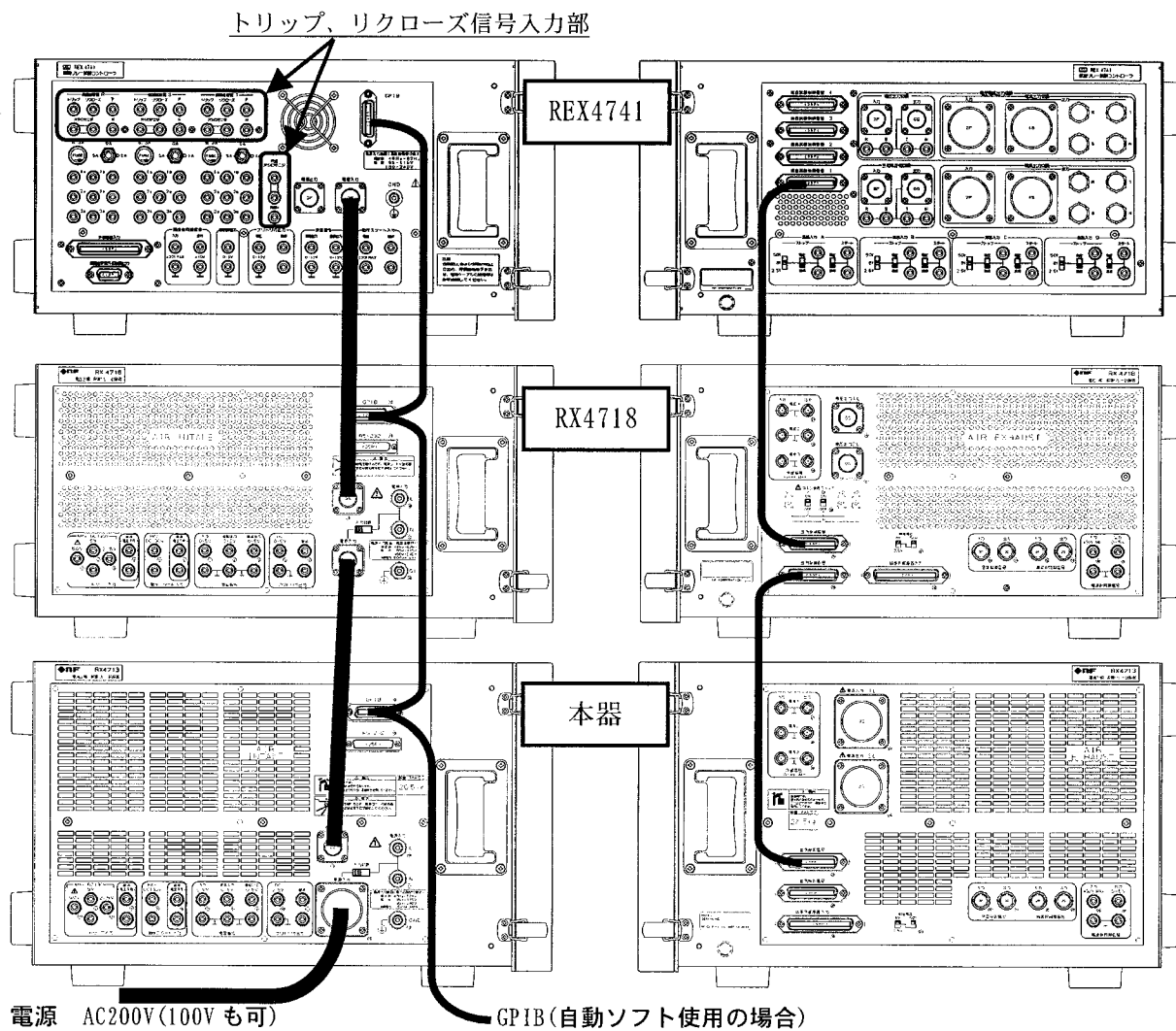


図 4-4 遮断相選択機能の接続例

4.2 増幅器入力切換

「3.4.1 周波数の設定」～「3.4.3 波形切換」で設定した内部シンセサイザ信号は、外部信号出力にレンジフルスケール 1Vrms で出力します。この出力は、内部シンセサイザ信号のモニタや、外部ブースタの信号源などとして使用します。外部信号出力は、増幅器出力オフのとき、振幅を 0 しない/するを、内部ディップスイッチによって設定できます。

☞「2.3 内部ディップスイッチの設定」

外部信号入力は、外部の信号で本器の増幅器を駆動するための入力で、1Vrms のときレンジフルスケールになります。増幅器入力切換を外部入力に設定します。

増幅器入力切換は各相個別に設定できます。設定を変更すると、安全のため変更した相の出力はオフになります。

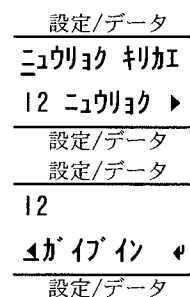
- 設定方法

シフト+特殊機能を押し、【設定/データ】を特殊機能の設定にします。

モディファイを回して[ニュウヨク 判加]を選択します。

▼でカーソルを下に移動し、モディファイを回して切り換える相 [I1]、[I2]、[I3] を選択し、▶を押します。

モディファイを回して設定を選択し、実行を押します。



■ 内部 [ゲイブ]

増幅器出力信号は、内部シンセサイザ信号になります。通常はこの設定です。

■ 外部入力 [ガイブ]

増幅器出力信号は、外部信号入力になります。設定した相の定常・故障振幅が [ガイブ]、定常・故障位相が [-----] と表示します。

定常電流2 (A)

ガイブ

定常位相2 (°)

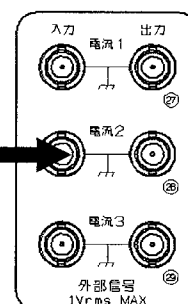
故障電流2 (A)

ガイブ

故障位相2 (°)

外部の
発振器

1Vrms 入力で、
本器の増幅器出力が
レンジフルスケール



4.2 増幅器入力切換

■ 外部出力 [ガ イ アト]

外部信号出力で外部ブースタを駆動します。設定した相のレンジキーの LED がすべて消灯します。

外部信号出力が 1Vrms のときの外部ブースタ出力振幅を以下のように設定します。

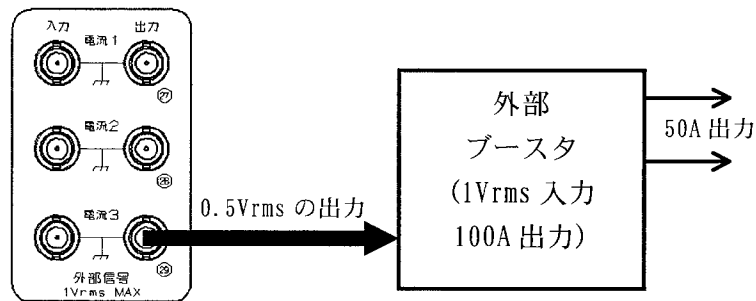
モディファイ を回して外部出力 [ガ イ アト] を選択し、**実行** を押すと、
【設定/データ】 の上が、外部ブースタ振幅値を
入力する設定になりますので、
テンキーまたは **モディファイ** で設定します。

設定/データ
I3 100.00A
◀ガ イ アト▶
設定/データ

出力設定範囲 0.00~999.99A

外部ブースタ振幅値 [100.00A]、【定常・故障電流】 [50.00A] のとき、外部信号出力振幅は 0.5Vrms になります。

定常電流3(A)
50.00
0.0
定常位相3(°)
故障電流3(A)
50.00
30.0
故障位相3(°)



外部出力 [ガ イ アト] のときは、内部ディップスイッチの増幅器出力オフで外部信号出力の振幅を 0 にしない/するの設定によって、出力 **オン/オフ** の動作が以下ようになります。

- 振幅を 0 にしない : エラーになります。
<オン>は消灯したままで、増幅器出力もオンしません。
- 振幅を 0 にする : <オン>は点灯/消灯しますが、増幅器出力はオンしません。
オフで外部出力の振幅が 0 になるので、外部ブースタ出力も 0 になります。

☞ 「2.3 内部ディップスイッチの設定」

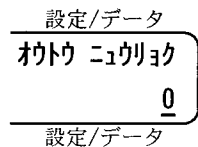
4.3 拡張応答入力操作

拡張応答入力機能は、拡張外部応答入力にオプションの応答信号拡張ボックスを接続し、トリップ入力を 255 チャンネルまで拡張できる機能です。

- 設定方法

シフト+拡張応答入力を押し、【設定/データ】を拡張応答入力の設定にします。

テンキーまたはモディファイで
トリップ入力のチャンネル設定をします。(0~255)



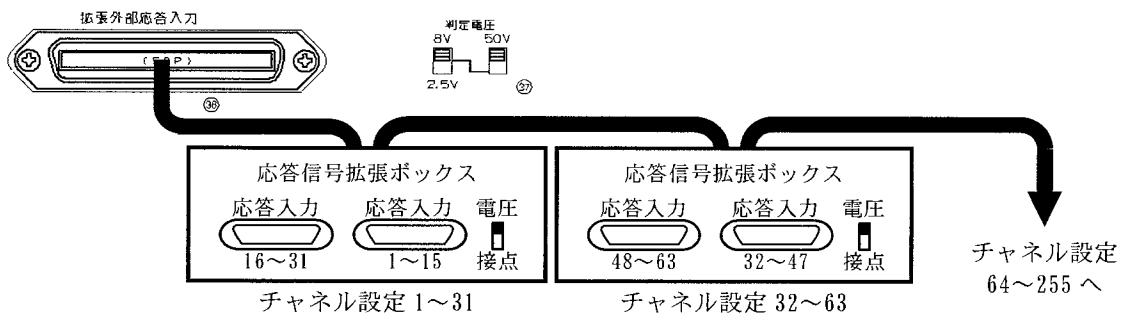
0 は本器のトリップ入力、1~255 が応答信号拡張ボックスの応答入力になります。

注意

本器のトリップ入力は、トリップ入力のチャンネル設定によらず、信号入力があると常に動作します。

拡張外部応答入力にオプションの応答信号拡張ボックスを接続し、チャンネル設定が応答信号拡張ボックスの応答入力するとき(1~255)は、本器のトリップ入力には何も接続しないでください。

間違えて接続すると、本器トリップ入力と応答信号拡張ボックスの応答入力、本器内部で並列接続され危険です。



応答信号拡張ボックスの応答入力は、応答信号拡張ボックスのトグルスイッチによって、電圧/接点入力を切り換えます。

応答信号拡張ボックスの応答入力を、電圧入力にしたときのスレシヨルド電圧は、本器の判定電圧のスライドスイッチによって+2.5V、+8V、+50V に設定されます。

4.4 別機種との組み合わせ動作

左右側面の周波数同期信号、各急変信号端子を使用することにより、別機種と組み合わせて出力信号の同期と急変動作を行うことができます。

4.4.1 出力周波数の同期

出力周波数の同期は周波数同期信号入出力で行います。

周波数同期信号入出力での周波数同期は、同期が安定するのに1秒程度必要なため、周波数の急変やスィープはできません。

本器の周波数を、別機種に同期させるには、本器の周波数同期信号入力に、別機種の同期出力を接続し、本器の周波数モードを外部同期に設定します。 [☞「3.4.1 周波数の設定」](#)

別機種の周波数を、本器に同期させるには、本器の周波数同期信号出力を、別機種の同期入力に接続し、別機種を同期入力に同期する設定にします。

本器の周波数同期信号入出力信号は、4705A用(バイディングポスト端子)と、TPR-33用があります。

- | | |
|----------------------|-------------------------------------|
| ③⑤周波数同期信号出力(4705A用) | ロジック信号、立ち下がりが基準位相 0° |
| ③③周波数同期信号出力(TPR-33用) | $\pm 10V$ の方形波、立ち上がりが基準位相 0° |
| ③④周波数同期信号入力(4705A用) | ロジック信号、立ち下がりが基準位相 0° |
| ③②周波数同期信号入力(TPR-33用) | ロジック信号、立ち上がりが基準位相 0° |
| ③④③②のスレシヨルド電圧 | Highレベル:+2.5V
Lowレベル :+1.5V |

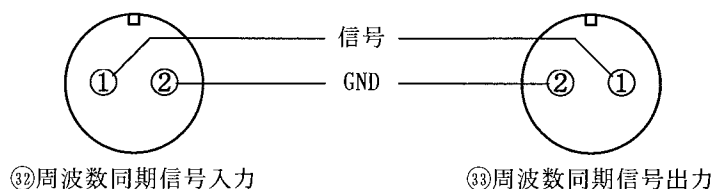


図 4-5 周波数同期信号入出力(TPR-33用)のピン接続

4.4.2 急変動作の同期

急変動作の同期は、本器の動作モードを急変モードに設定し、各急変信号端子で行います。

☞「3.5 動作モード」、「3.5.3 急変モードの動作」

本器の各急変信号端子は、4705A用(バインディングポスト端子)と、TPR-33用があります。

■ 本器の急変動作を、別機種に同期させるための、本器の信号出力

- 急変指令直接出力(4705A用)
ロジック信号、本器が動作中に Low になります。
急変モードでは、この信号が Low になったあと、プリトリガ時間、故障開始位相後、本器の出力が故障に急変します。 ☞「3.5.3.C) プリトリガ時間と故障開始位相」
- 急変指令遅延出力(4705A用)
ロジック信号、本器の出力が急変したとき変化する信号で、故障出力のとき Low になります。
- 急変制御信号出力(TPR-33用)
ロジック信号、本器の出力が急変したとき変化する信号で、故障出力のとき Low になります。

■ 別機種の急変動作を、本器に同期させるための、本器の信号入力

- 動作スタート入力(4705A用)
本器の急変動作の開始を外部から行うための信号入力です。接点入力と電圧入力があります。この信号が動作すると、プリトリガ時間、故障開始位相後、本器の出力が故障に急変します。

電圧入力スレショルド電圧 High レベル: +2.5V
 Low レベル : +1.0V

- 急変指令入力(4705A用)
ロジック信号、Low のとき本器が故障出力となります。
スレショルド電圧 High レベル: +2.5V
 Low レベル : +1.0V

- 急変制御信号入力(TPR-33用)
ロジック信号、Low のとき本器が故障出力となります。
スレショルド電圧 High レベル: +2.5V
 Low レベル : +1.0V

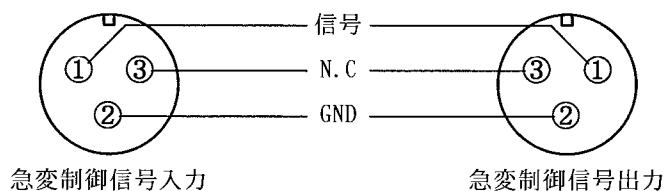


図 4-6 急変制御信号入出力 (TPR-33 用) のピン接続

4.4.3 4705A との接続例

A) プリトリガ時間、故障開始位相を個別に設定する場合

下図の接続で、本器と4705Aのプリトリガ時間、故障開始位相を個別に設定して、同時に急変動作を行うことができます。動作開始は本器から行います。

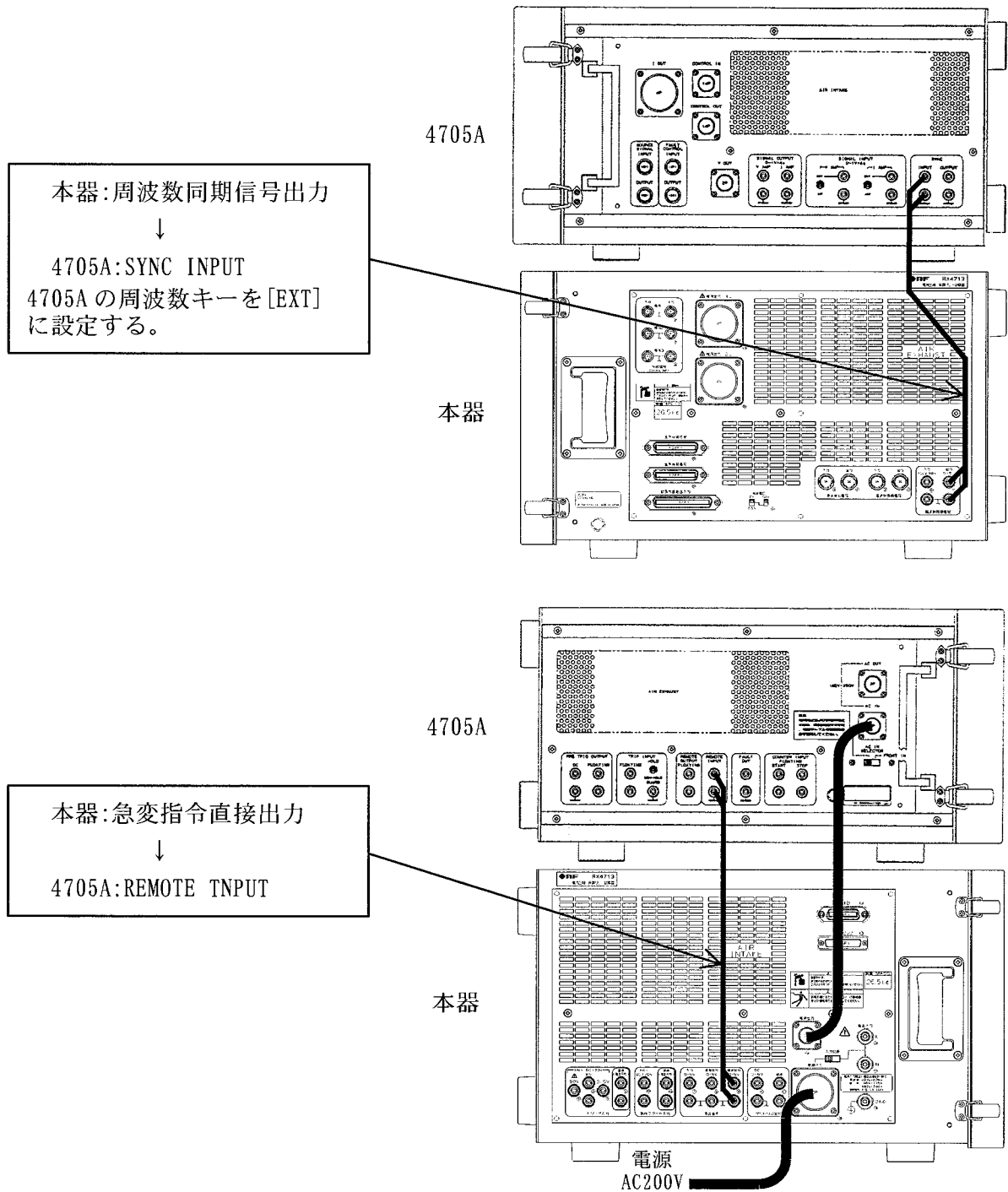


図 4-7 4705A プリトリガ時間、故障開始位相を個別設定の接続

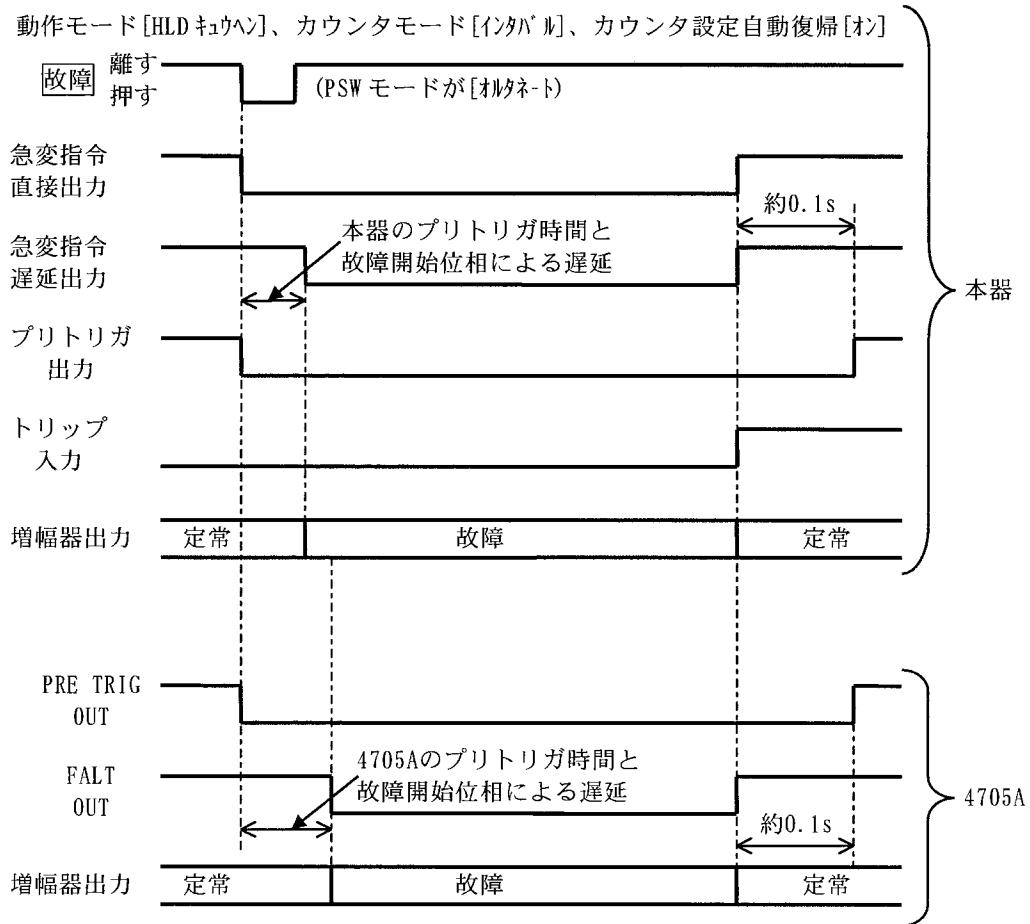


図 4-8 4705A プリトリガ時間、故障開始位相を個別設定の動作

4.4 別機種との組み合わせ動作

B) 同時に故障急変する場合

本器と 4705A の同時故障急変を行うには、以下の接続・設定のどちらかにします。

- 本器の急変指令遅延出力を、4705A の REMOTE TNPOT に接続する場合は、4705A のプリトリガ時間、故障開始位相の機能をオフする。
- 本器の急変制御信号出力か急変指令遅延出力を、4705A の FALT CONTROL INPUT に接続する場合は、4705A のプリトリガ時間、故障開始位相の機能は無効となります。

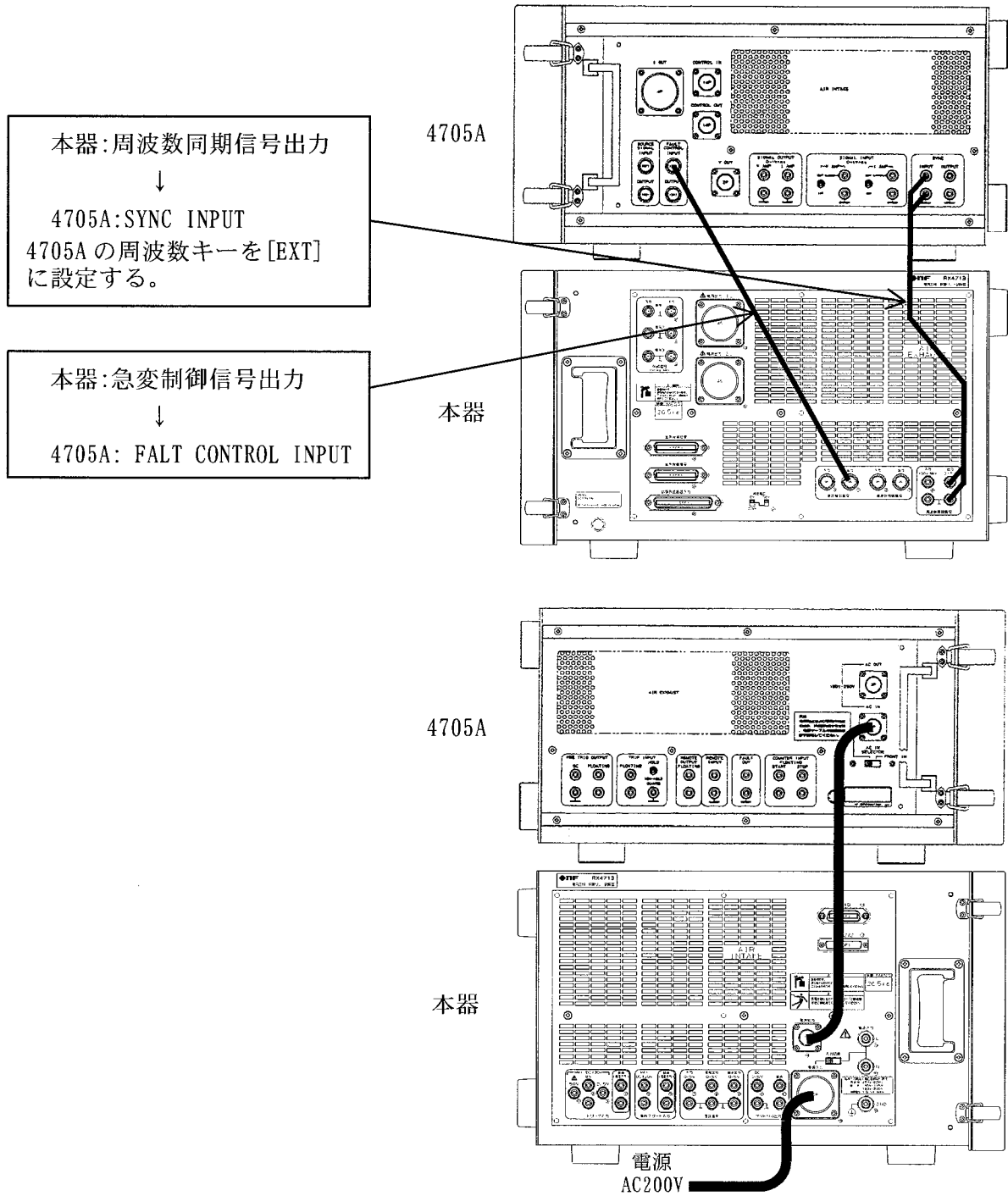


図 4-9 4705A 同時故障急変の接続

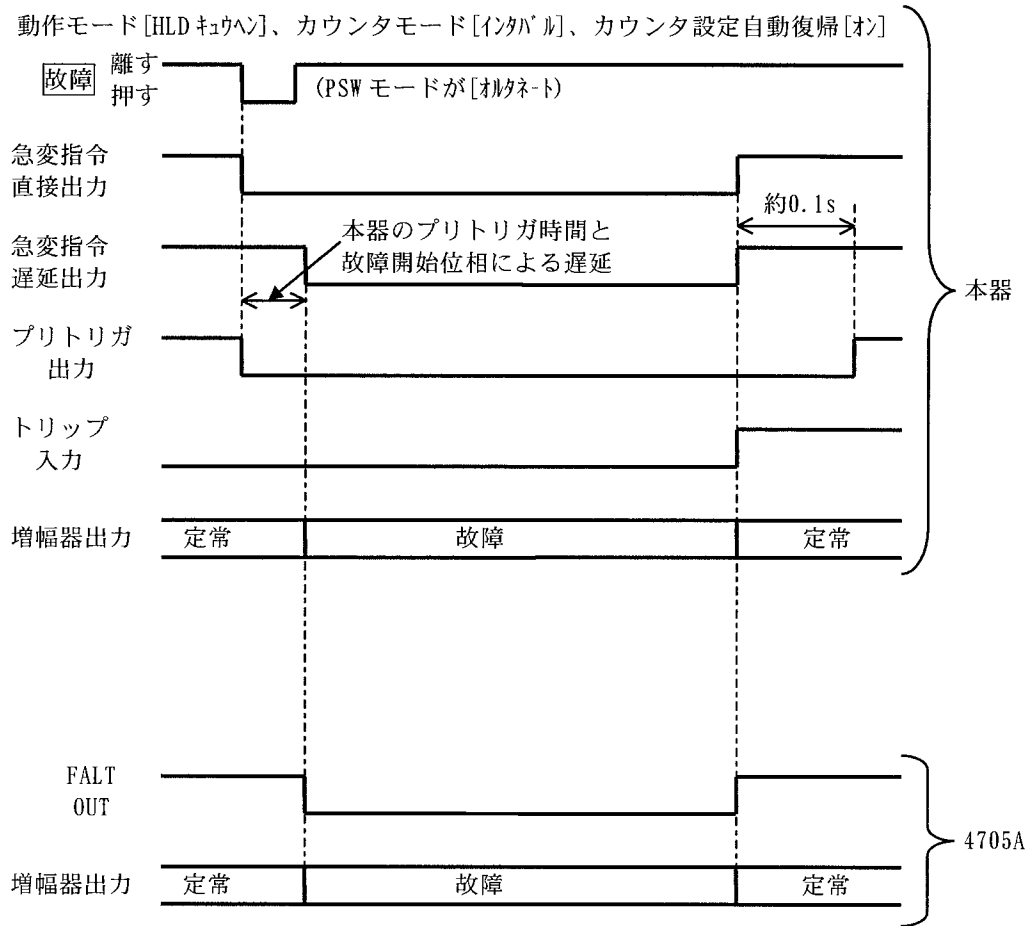


図 4-10 4705A 同時故障急変の動作

5. GPIB インタフェース

5.1 GPIB の概要	5-1
5.1.1 GPIB の主な仕様	5-1
5.1.2 バスラインの信号と動作	5-2
5.1.3 GPIB のハンドシェイク	5-3
5.1.4 データ転送例	5-4
5.1.5 トーカ機能の主な仕様	5-5
5.1.6 リスナ機能の主な仕様	5-5
5.1.7 マルチラインインタフェースメッセージ	5-5
5.2 本器の GPIB インタフェース	5-7
5.2.1 仕様	5-7
5.2.2 取り扱い上の注意	5-11
5.2.3 GPIB の設定	5-12
5.2.4 リモート/ローカルの動作	5-13
5.2.5 プログラムコードの設定	5-14
5.3 プログラムコード一覧	5-18

5.1 GPIB の概要

GPIB は、1975 年アメリカの IEEE (Institute of Electrical and Electronics Engineers) で承認されたデジタル機器の汎用インタフェースバスシステムで、計測機器およびその周辺機器のリモートコントロールやデータ入出力転送を標準化するものです。

各コントローラと周辺機器にこの規格で定められたインタフェースを内蔵することにより、インタフェースコネクタを介して各機器がハードウェア上完全にコンパティブルになります。

このインタフェースバスは、同一バス上に最大 15 台までの機器を接続でき、データ転送は 3 線ハンドシェイク方式をとり、送信側と受信側で異った転送速度の機器間でも確実な転送が行えます。

GPIB にはさまざまな呼び名があり、IEEE-IB、IEEE-488 バス、HP-IB、標準インタフェースバス、バイトシリアルバスなどと呼ばれることもあります。正式な呼び方は“IEEE Std. 488-1978: IEEE- Standard Digital Interface for Programmable Instrumentation”です。

IEC バスともほぼ同規格で、コネクタのみ異なりますが、変換コネクタを用いることにより互いに接続できます。

5.1.1 GPIB の主な仕様

- | | | |
|-------------------------|----------------------------|--------------|
| (1) ケーブルの長さの総和 | | 20m以下 |
| (2) 機器間のケーブルの長さ | | 4m以下 |
| (3) 接続可能な機器数(コントローラを含む) | | 15台以下 |
| (4) 転送形式 | | 3線ハンドシェイク |
| (5) 転送速度 | | 1Mバイト/秒(最大) |
| (6) データ転送 | | 8ビットパラレル |
| (7) 信号線 | ・ データバス | 8本 |
| | ・ コントロールバス | 8本 |
| | ハンドシェイクバス (DAV、NRFD、NDAC) | |
| | 管理バス (ATN、REN、IFC、SRQ、EOI) | |
| | ・ シグナル/システムグラウンド | 8本 |
| (8) 信号論理 | | 負論理 |
| | ・ True : Low | 0.8V以下 |
| | ・ False : High | 2.0V以上 |

(9) インタフェースコネクタ

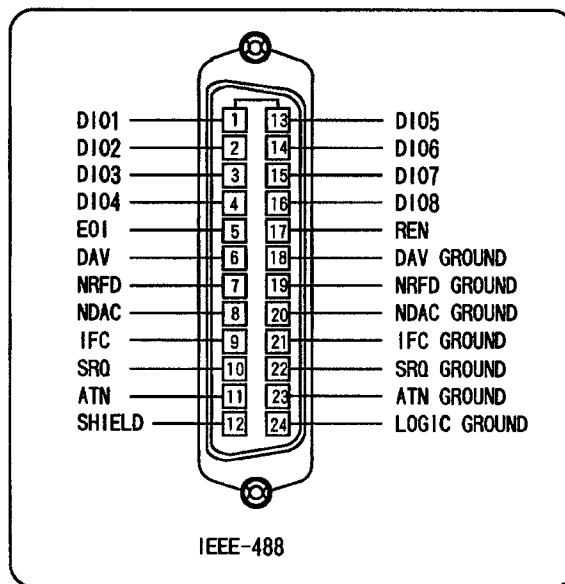


図 5-1 インタフェースコネクタ

5.1.2 バスラインの信号と動作

GPIB バスラインは、データライン 8 本、コントロールライン 8 本、シグナル/システムグラウンドライン 8 本の計 24 本で構成されています。

■ データバス (DI01~8)

データの入出力ラインで、アドレス情報およびコマンド情報の入出力にも使用され、ATN ラインで識別されます。DI01 が LSB となっています。

■ ハンドシェイクバス (DAV、NRFD、NDAC)

これらの 3 本のラインが、データ転送を確実にを行うためにハンドシェイクを行います。

- DAV(Data Valid)
トーカーまたはコントローラから DIO ラインに送られた信号が有効であることを示します。
- NRFD(Not ready for data)
リスナが DIO ラインの信号を受信できる状態であることを示します。
- NDAC(Not data accepted)
リスナがデータ受信を完了したことを示します。

■ 管理バス (ATN、REN、IFC、SRQ、EOI)

- ATN (Attention)
DIO 上の信号がデータか、アドレスまたはコマンド情報のいずれであるかを示すコントローラからの出力ラインです。
- REN (Remote enable)
各機器を、リモート制御、ローカル制御に切り換えるコントローラからの出力ラインです。
- IFC (Interface clear)
各機器のインタフェースを初期化するためのコントローラからの出力ラインです。
- SRQ (Service request)
トーカーまたはリスナからコントローラを呼び出すための制御ラインであり、コントローラはこの信号を検出して、シリアルポールまたはパラレルポール動作に入ります。
- EOI (End or identify)
トーカーから出力されるデータ終了信号ラインまたはパラレルポール処理の識別信号ラインとして使用されます。

5.1.3 GPIB のハンドシェイク

データ転送を例にとって説明します。アドレスやコマンドの転送も同様です。

GPIB のハンドシェイクは、すべてのリスナの状態をチェックし、かつ、すべてのリスナがデータ受信を完了するまでトーカーは次のデータ転送を行わないので、最も低速な機器でも確実な転送が行えます。ハンドシェイクの各動作は、次の信号の状態により決定されます。

NRFD = High すべてのリスナがデータ受信可能です。

DAV = Low トーカーがデータバス上に有効データを出力しています。

NDAC = High すべてのリスナがデータを受信完了しました。

ハンドシェイクのタイミングチャートを下に示します。

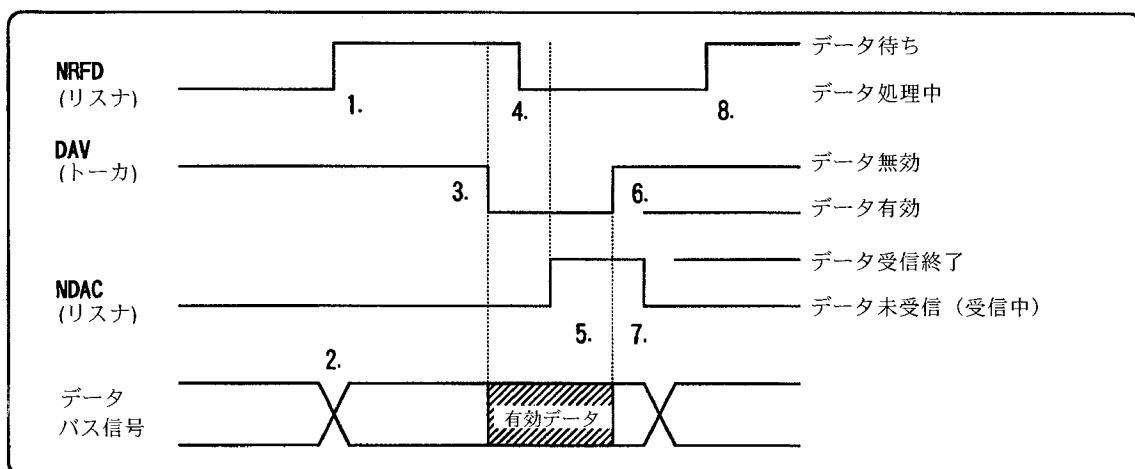


図 5-2 ハンドシェイクのタイミングチャート

5.1 GPIB の概要

1. すべてのリスナがデータ待ちであることを示します。
2. トーカは送信するデータをデータラインに出力します(これは 1. の以前でもよい)。
3. トーカは NRFD をチェックして、もし NRFD が High ならば DAV を Low にしてデータが有効であることをリスナに知らせます。
4. リスナは DAV が Low になるとデータを読み込み、NRFD を Low にしてデータ処理中であることをトーカに知らせます。各リスナはデータ入力完了後 NDAC を High にします。バス上の NDAC は各リスナの NDAC の OR です。
5. すべてのリスナがデータを受信完了すると、NDAC が High (OR 出力の結果) になり、データ受信完了をトーカに知らせます。
6. トーカは DAV を High にしてデータバスが有効データでないことをリスナに知らせます。
7. リスナは DAV が High になったことを調べて NDAC を Low にし、データ未受信状態でハンドシェイクを完了します。
8. すべてのリスナがデータ処理を完了して次のデータ待ちであることを示します。

5.1.4 データ転送例

3 線ハンドシェイクによるデータ転送例を示します。

“ABC” というデータを、デリミタを “CR/LF” にして転送しています。

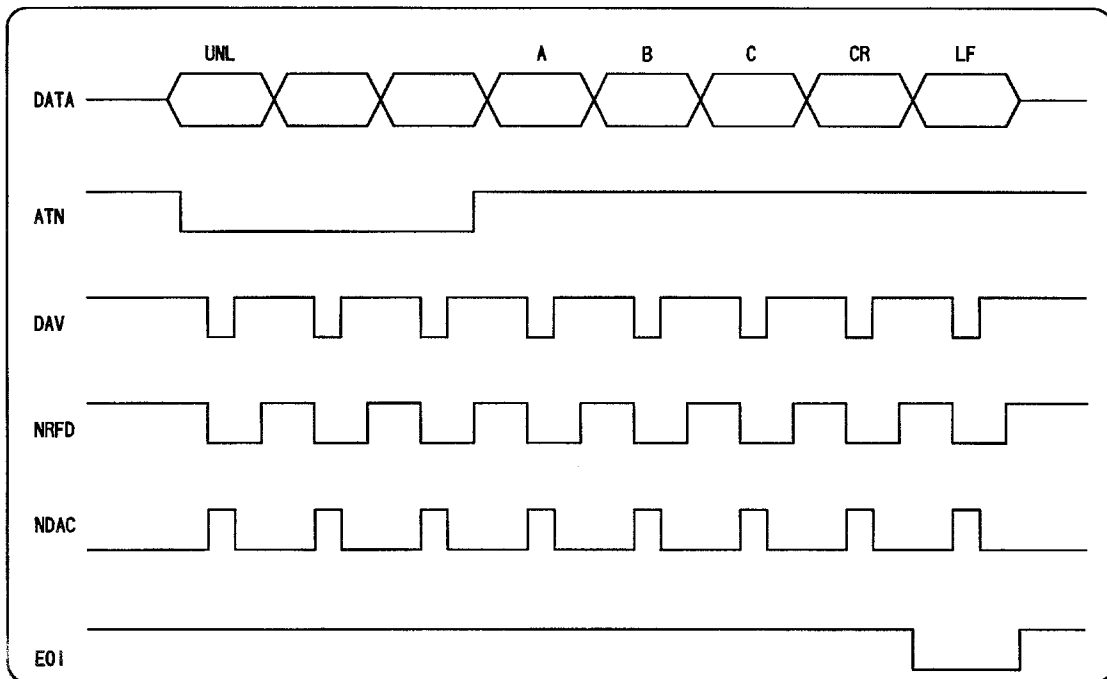


図 5-3 データ転送例

5.1.5 トーカ機能の主な仕様

- GPIB 上で同時に使用できるトーカの数は 1 台です。
- コントローラの ATN 信号が High のときにリスナにデータを転送します。
- 送信時ハンドシェイク(ソースハンドシェイク)を自動的に行います。
- コントローラに対してサービスリクエスト(SRQ)をします。
- ローカル時/リモート時のいずれでもトーカになります。
- トーカ機能の解除は次のとき行います。

他機器のトーカアドレスを受信したとき。

リスナに指定されたとき。

アントーク(UNT)を受け取ったとき。

IFC を受け取ったとき。

5.1.6 リスナ機能の主な仕様

- GPIB 上に複数台可能です。
- コントローラの ATN 信号が High のときトーカからのデータを受信します。
- 受信時ハンドシェイク(アクセプタハンドシェイク)を行います。
- リスナ機能の解除は下記のとき行います。

トーカに指定されたとき。

アンリスン(UNL)を受け取ったとき。

IFC を受け取ったとき。

5.1.7 マルチラインインタフェースメッセージ

マルチラインインタフェースメッセージは、ATN 信号が Low のときコントローラから出力される情報です。

「表 5-1 マルチラインインタフェースメッセージ」に一覧表を示します。

表 5-1 マルチラインインタフェースメッセージ

②					0	①	0	0	0	0	1	1	1	1	1	
					0	MSG	0	MSG	1	MSG	0	MSG	1	MSG	1	MSG
b7	b6	b5	コラム		0		1	2	3	4	5	6	7			
b4	b3	b2	b1	ロウ												
0	0	0	0	0	NUL		DLE	SP	0	@	P	-	p			
0	0	0	1	1	SOH	GTL	DC1	!	1	A	Q	a	q			
0	0	1	0	2	STX		DC2	"	2	B	R	b	r			
0	0	1	1	3	ETX		DC3	#	3	C	S	c	s			
0	1	0	0	4	EOT	SDC	DC4	\$	4	D	T	d	t			
0	1	0	1	5	ENQ	PPC ③	NAK	%	5	E	U	e	u			
0	1	1	0	6	ACK		SYN	&	6	F	V	f	v			
0	1	1	1	7	BEL		ETB	'	7	G	W	g	w			
1	0	0	0	8	BS	GET	CAN	(8	H	X	h	x			
1	0	0	1	9	HT	TCT	EM)	9	I	Y	i	y			
1	0	1	0	10	LF		SUB	*	:	J	Z	j	z			
1	0	1	1	11	VT		ESC	+	<	K	[k	{			
1	1	0	0	12	FF		FS	,	=	L	\	l				
1	1	0	1	13	CR		GS	-	>	M]	m	}			
1	1	1	0	14	SO		RS	.	? UNL	N	^	n	~			
1	1	1	1	15	SI		US	/	?	UNL	O	_	o	DEL		

アドレス コマンド グループ (ACG)	ユニバーサル コマンド グループ (UCG)	リスナ コマンド グループ (LAG)	トーカー コマンド グループ (TAG)
-------------------------------	---------------------------------	------------------------------	-------------------------------

一次コマンドグループ (PCG)	二次コマンド グループ (SCG)
------------------	----------------------

注： ① MSG はインタフェースメッセージ
 ② b1=DI01 b7=DI07, DI08 は無使用
 ③ 二次コマンドを伴う
 ④ IEC規格は (\)、JIS規格は (¥)
 GTL... Go to Local
 SDC... Selected Device Clear
 PPC... Parallel Poll Configure
 GET... Group Execute Trigger
 TCT.... Take Control
 LLO.... Local Lockout
 DCL.... Device Clear
 PPU.... Parallel Poll Unconfigure
 SPE.... Serial Poll Enable
 SPD.... Serial Poll Disable
 UNL.... Unlisten
 UNT.... Untalk

5.2 本器の GPIB インタフェース

本器の GPIB インタフェースは、パネル面で設定可能なパラメタのほとんどをリモート設定できます。設定データ、設定状態を外部に転送可能で、高度な自動計測システムを容易に構成できます。

本器に設定を行う命令をプログラムコードと呼び、アルファベット 3 文字と数字から構成され、ISO 8 ビットコードの文字列を使用します。

カウンタ等の測定データは ASCII 形式の文字列でコントローラに出力します。

任意波形のデータは ISO 8 ビットコードの文字列とバイナリデータの 2 種類を選択できます。バイナリデータを使用すると、データ転送時間が短くなります。

RS-232C と同時には使用できません。また、下記の設定は GPIB ではできません。

- 電源のオン/オフ
- GPIB の設定 (アドレス、デリミタ)
- RS-232C の設定 (ボーレート、ストップビット長、パリティ)
- モデファイ の動作

5.2.1 仕様

■ インタフェース機能

ファンクション	サブセット	内 容
ソースハンドシェイク	SH1	送信ハンドシェイク全機能あり
アクセプタハンドシェイク	AH1	受信ハンドシェイク全機能あり
トーカ	T5	基本トーカ機能、シリアルポール、トークオンリモード、MLA によるトーカ解除
リスナ	L4	基本リスナ機能、MTA によるリスナ解除
サービスリクエスト	SR1	サービスリクエスト全機能あり
リモート/ローカル	RL1	リモートローカル全機能あり
パラレルポール	PP0	パラレルポール機能なし
デバイスクリア	DC1	デバイスクリア全機能あり
デバイストリガ	DT0	デバイストリガ機能なし
コントローラ	C0	コントローラ機能なし

■ バスドライバ仕様

DI01~8 NDAC NRFD SRQ	オープンコレクタ
DAV EOI	3 ステート

5.2 本器の GPIB インタフェース

■ 使用コード

本器の各種設定に使用するプログラムコードは、ISO 7ビットコード(ASCII)です。ただし、パネル面設定メモリのコメントは、ISO 8ビットコード(カタカナ)を使用できます。

また、アルファベット小文字と大文字の区別はなく、いずれでも解釈実行します。

■ アドレスとデリミタ ☞「5.2.3 GPIB の設定」

本器のアドレスとデリミタ(トーカー時)は、特殊機能で設定し、設定された値は、電源をオフにしてもバッテリーでバックアップされます。

アドレスの設定範囲は、1~30 です。

デリミタは、“CR”あるいは“CR/LF”が選択でき、同時にEOI信号も出力されます。

リスナ時のデリミタは、“CR”、“LF”、“EOI”のいずれでも、またいずれの組み合わせでも受け付けます。

■ インタフェースメッセージに対する応答

IFC	GPIB インタフェースを初期化する。 指定されているリスナ、トーカーを解除する。
DCL および SDC	入力バッファ及び出力バッファをクリアする。 エラーステータスをクリアする。 SRQ 発信の解除し、SRQ 要因をリセットする。 (本体の機能は変化しません)
LLO	パネル面の GPIB ローカル キーを無効にする。
GTL	ローカル状態にする。

■ プログラムコード

本器の各種設定に用いるプログラムコードは、本器の入力バッファに一度貯えられ、デリミタを受信した時点で入力順に解釈実行します。

入力バッファは1024文字(1kバイト)あり、デリミタは入力バッファには入りません。

1kバイトを超えるプログラムコードを受信した場合は、入力バッファオーバーフローとなり、入力バッファをクリアしてプログラムコードの実行はしません。

プログラムコード解釈時に規定外のヘッダやパラメタがあった場合は、そのプログラムコードを含め以降のデータをすべてクリアして実行しません。

解釈・実行の終了で入力バッファはクリアされ、次の入力が可能となります。

プログラムコードは、ヘッダとパラメタに分けられ、入力バッファ文字数以内で続けて送ることができます。下記にプログラムコード送信時の構文を示します。

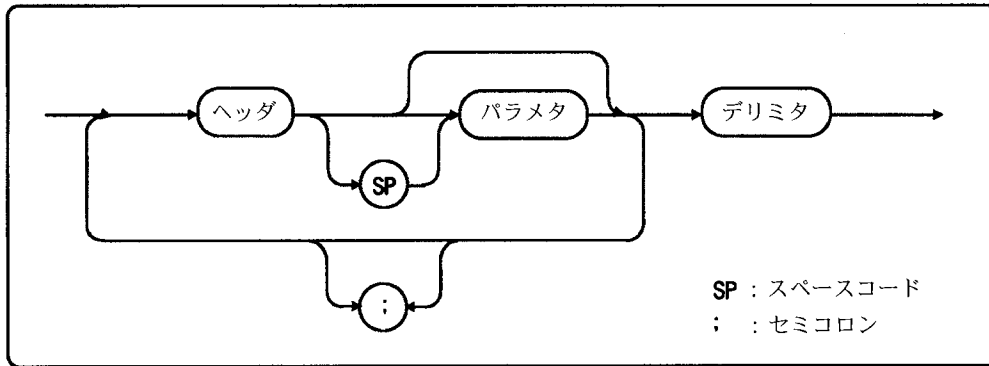


図 5-4 プログラムコードの構文

プログラムコードを続けて送信する場合、見やすさのためにプログラムコード間にスペースあるいはセミコロン“;”を入れることができます。ただし、スペースとセミコロンはバッファに蓄えられますので、少ない方がバッファを有効に使用できます。

本器のプログラムコードは、大きく分けて設定や動作指令を行う設定メッセージと、状態や設定を問い合わせる問い合わせメッセージとがあります。

基本的なプログラムコードの形式を下記に示します。

- 設定メッセージの例(故障開始位相機能をオン、故障開始位相を 123.4° に設定)

$$\frac{\text{FPC}}{\text{a}} \frac{\text{ } 0}{\text{b c}} ; \frac{\text{FPH}}{\text{a}} \frac{123.4}{\text{b c}}$$

- 問い合わせメッセージの例(故障開始位相の問い合わせ)

$$\frac{? \text{FPH}}{\text{a}}$$

- a: ヘッダ部です。大文字、小文字どちらでも受け付けます。
- b: 見やすさのために入れるスペースです。いくつあっても、また、なくてもかまいません。
- c: パラメタ部で、極性(+、-)、数字から成ります。指定範囲を超えた場合は、設定されません。極性のあるパラメタで極性が省略されたときはプラスとみなします。
- d: 複数のプログラムメッセージを区切るためのセミコロンで、いくつあっても、また、なくてもかまいません。

問い合わせメッセージは、特殊なものを除き設定メッセージに対応していて、設定メッセージのヘッダに?マークを付けます。パラメタは持ちません。問い合わせメッセージは1回の転送に1種類のみ有効で、本器は問い合わせメッセージを受け取ると、次にトーカーに指定されたときその応答メッセージを送出します。複数個の問い合わせメッセージを受け取ったときは、最後の問い合わせメッセージが有効となります。

プログラムコードの一覧表を「表 5-2 プログラムコード一覧」に示します。

5.2 本器の GPIB インタフェース

■ 応答メッセージ

$$\frac{FPH}{a} \frac{123.4}{b} \frac{c}{c}$$

- a: ヘッダ部で、すべて大文字です。ヘッダオフ“HDR0”のときは送出しません。
- b: スペースです。ヘッダオフ“HDR0”のときは送出しません。
- c: パラメタ部で、送出するデータが小数のときは浮動小数点の数値となります。極性は、マイナスの場合のみ“-”が付加されます。

■ サービスリクエスト

サービスリクエスト (SRQ) は、本器が次の状態になったときコントローラに割り込みをかける機能で、バスラインの SRQ の信号線を Low にします。

SRQ の要因は下記のとおりです。

- エラーが発生したとき
- 増幅器出力がオーバのとき。
- カウンタ計測が終了したとき。
- スweepが終了したとき。

コントローラが本器の SRQ を検出し、シリアルポルを行いますと、本器は下記のステータスバイトをコントローラに転送し、SRQ の信号線を High に戻します。

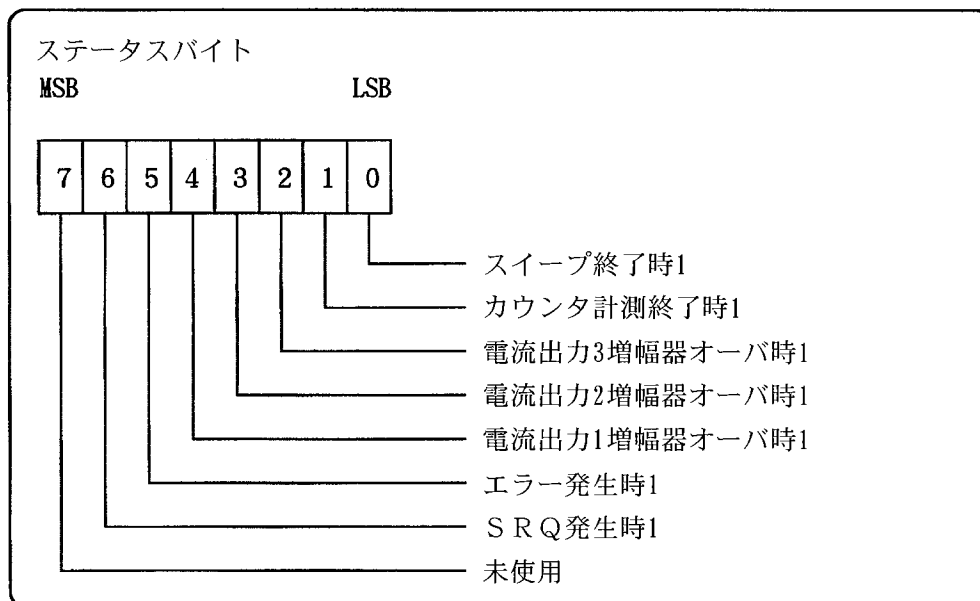


図 5-5 ステータスバイト

サービスリクエストは、使用する項目のみ選択でき、使用しない要因は該当するビットを 1 にし、マスクして禁止します。マスクのヘッダは“MSK”でパラメタは 10 進数で設定します。

例えば「カウンタ計測終了」と「電流出力増幅器オーバ」を使用するときは、 2^1 、 2^4 を 0、他を 1 に設定するので、 $2^0+2^2+2^3+2^5=45$ で“MSK 45”と設定します。

サービスリクエストは下記の場合解除されます。

- シリアルポールによるステータスバイト出力後
- デバイスクリア (SDC or DCL) 受信時
- 該当する要因の“MSK”によるマスク時

■ エラーコード

☞「7.1 エラーメッセージ」

エラーが発生している場合、“?ERR”の問い合わせメッセージで、エラーコードを送出します。

5.2.2 取り扱い上の注意

- GPIB に接続できる機器は、コントローラを含めて 1 システム内 15 台までです。また、ケーブルの長さは下記の制限があります。
 - ・ ケーブルの総長は $2m \times$ (装置数) または 20m のどちらか短いほうとする。
 - ・ 一本のケーブル長は 4m 以下であること。
- GPIB コネクタの取り外しは、本器の電源をオフにした状態で行ってください。バス上に他の機器が接続されている場合は、それらの機器の電源もオフにしてください。
- GPIB 使用時は、GPIB バス上の、すべての機器の電源を投入してください。
- GPIB のアドレスの設定は、十分確認してから行ってください。特に、同一システム内で同じアドレスを設定すると、機器が破壊する場合があります。
- デリミタに十分注意してください。システム内で統一されていないとトラブルの原因になります。
- 本器に送信されたプログラムコード列のヘッダ部にエラーがある場合、そのプログラムコード列はすべて実行されません。また、パラメタ部にエラーがある場合、そのプログラムコードは実行されません。
- 出力要求をせずに (問い合わせメッセージを送らずに) 本器をトーカーに指定しますと、GPIB バスがロックする恐れがあります。
- GPIB は比較的環境の良いことを想定したインタフェースですから、電源変動やノイズの多い所での使用はできるだけ避けてください。

5.2.3 GPIB の設定

本器は GPIB と RS-232C の 2 つのインタフェースを備えており、どちらを使用するか設定します。(同時には使用できません。)

GPIB 使用の有無、アドレスおよび各種パラメタの設定は特殊機能で行い、設定値は電源をオフしても、バッテリーでバックアップされます。

GPIB を使用するときは GPIB をオンに設定します。GPIB をオンに設定すると RS-232C は自動的にオフとなります。また逆に、GPIB をオフに設定すると RS-232C は自動的にオンとなります。

GPIB のアドレス設定範囲は 0~30 ですが、一般的にアドレス 0 はコントローラが使用しますので、1~30 の設定となります。出荷時には、2 が設定されています。

デリミタの設定は本器がデータを送出する時のデリミタ選択で、“CR” または “CR/LF” が選択できます。“E01” はいずれの設定でも付加されます。

- 設定方法

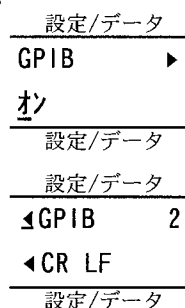
シフト+**特殊機能**を押し、【設定/データ】を特殊機能の設定にします。

モディファイを回して[GPIB]を選択します。

▼でカーソルを下に移動し、**モディファイ**を回して
[オ]に設定します。

▲でカーソルを上を移動し、**▶**を押します。

▲(上がアドレス)、**▼**(下がデリミタ)でカーソルを移動し、
モディファイでアドレス(0~30)、デリミタ[CR]、[CR LF]を設定します。



5.2.4 リモート/ローカルの動作

GPIB には周辺機器がコントローラによって制御されているかどうかを表す状態があります。これがリモート/ローカルです。

本器がコントローラにより、リモート状態に設定されると、**[GPIB ローカル]**の LED が消灯し、パネル面での操作が禁止されます。

パネル面より本器をローカル状態に戻すには、**[GPIB ローカル]**キーを押します。本器がローカルに戻ると、**[GPIB ローカル]**の LED が点灯し、パネル面での操作が可能となります。

また、本器にコントローラより LLO(ローカルロックアウト)の設定がされると、**[GPIB ローカル]**キー入力は無効となります。このとき、本器のリモート/ローカル状態はすべてコントローラによって制御されます。ローカルロックアウトの状態から抜け出すためには、ユニラインメッセージである REN を High(False)にします。

次に、リモートローカルの動作を図示します。

なお、トーカの場合は、リモート/ローカルには無関係です。

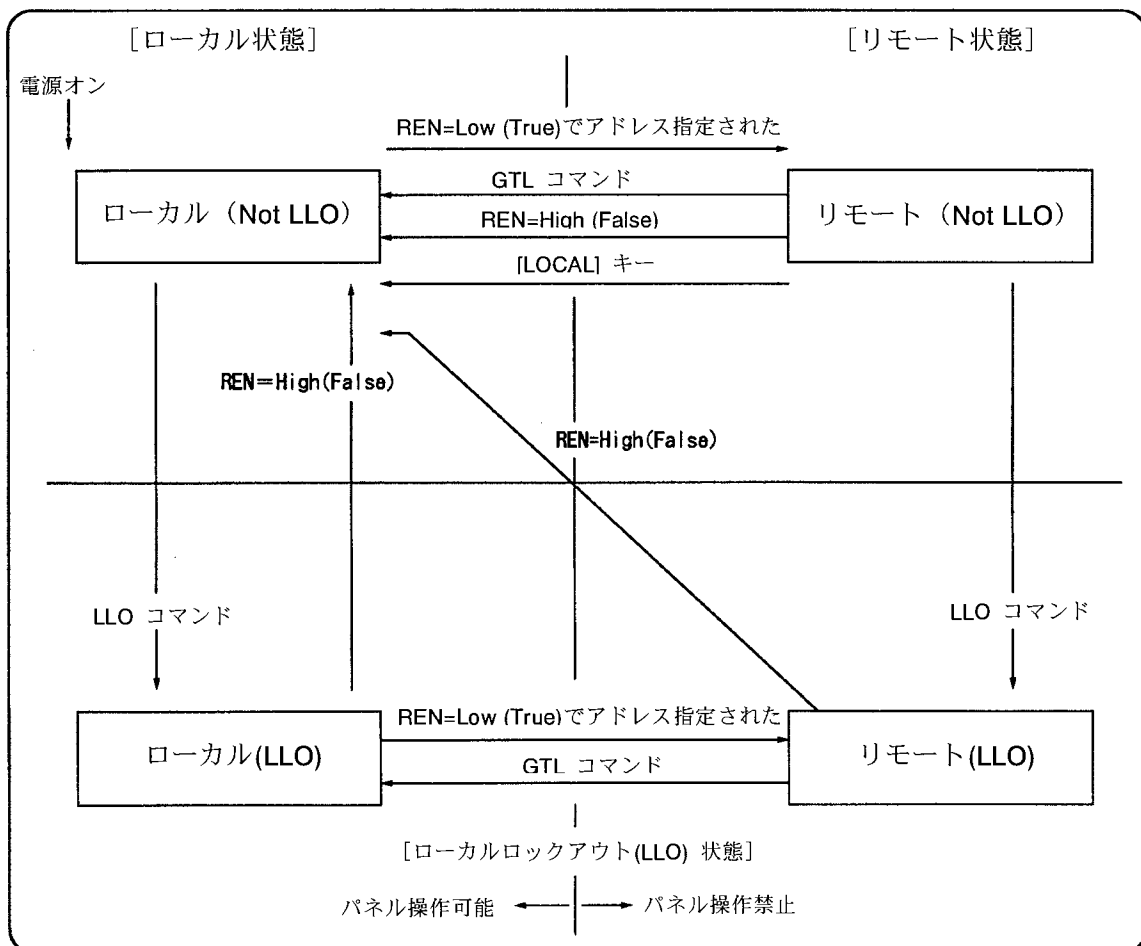


図 5-6 リモート/ローカルの動作

5.2.5 プログラムコードの設定

A) 振幅・位相等基本データの設定

本器の振幅や位相の設定には、定常・故障の状態、電流出力 1～3 の相の種別があります。このため本器では、予め状態と相を指定してから振幅と位相を設定します。

下記の状態を設定するためには次のようになります。

	定常		故障	
	電流出力 1	電流出力 3	電流出力 1	電流出力 3
振幅	2.0A	0.1A	4.0A	0.2A
位相	0.0°	90.0°	30.0°	120.0°

- プログラムコードの送信

```

CES0 CEP0 RNG0 AMP2.0 PHS0 CEP2 RNG9 AMP0.1 PHS90 CES1 CEP0 AMP4.0 PHS30
①   ②   ③   ④   ⑤   ⑥   ⑦   ⑧   ⑨   ⑩   ⑪   ⑫   ⑬

OUC1 CEP2 AMP0.2 PHS120 OUC1 "CR/LF"
⑭   ⑮   ⑯   ⑰   ⑱   ⑲

```

まず最初に、定常設定値を転送するために CES0 (①) を送り、以降のデータが定常設定値であることを宣言します。②～⑨のデータが定常設定値と解釈されます。

CEP0 (②) を送り、以降のデータが電流出力 1 の設定値であることを宣言します。③～⑤のデータが電流出力 1 の設定値と解釈されます。

RNG0 : 電流出力 1 のレンジが 4A に設定されます。
(レンジは、定常・故障の区別はありません)

AMP2.0 : 定常電流 1 の振幅が 2.0A に設定されます。

PHS0 : 定常電流 1 の位相が 0° に設定されます。

CEP2 (⑥) を送り、以降のデータが電流出力 3 の設定値であることを宣言します。⑦～⑨のデータが電流出力 3 の設定値と解釈されます。

RNG9 : 電流出力 3 のレンジが 0.4A に設定されます。
(レンジは、定常・故障の区別はありません)

AMP0.1 : 定常電流 3 の振幅が 0.1A に設定されます。

PHS90 : 定常電流 3 の振幅が 90° に設定されます。

次に、CES1 (⑩) を送り以降のデータが故障値であることを宣言します。⑪～⑱のデータが故障設定値と解釈されます。順次故障設定値が設定されます。

③と⑦でレンジを変更すると、出力は自動的にオフになります。このため、⑭で電流出力 1 をオンにし、⑱で電流出力 3 をオンにします。

“CR/LF” (⑲) のデリミタでデータ転送が完了し、本器の実際の設定はこの時点から開始されます。

B) 高調波 1 パラメタのデータ設定

高調波 1 は、設定された次数の振幅百分率と位相によって内部で演算をし、振幅 12Bit、時間軸 12Bit の波形をメモリに設定します。

よって、パラメタを設定した後、演算実行命令を付加する必要があります。

下記の状態を設定するためには次のようになります。

定常		故障	
電流出力1	電流出力2	電流出力1	電流出力2
1次:100%、0°	1次:100%、0°	1次:50%、0° 2次:30%、90° 3次:20%、180°	1次:70%、0° 3次:20%、45° 5次:10%、150°

● プログラムコードの送信

```

FNC1 CES0 CEP0 HAM1,100 HPH1,0 HAM2,0 ... HAM25,0 HCL CEP1 HAM1,100 HPH1,0
 ①   ②   ③   ④           ⑤   ⑥   ...   ⑦   ⑧   ⑨   ⑩   ⑪

HAM2,0 ... HAM25,0 HCL
 ⑫   ...   ⑬   ⑭

CES1 CEP0 HAM1,50 HPH1,0 HAM2,30 HPH2,90 HAM3,20 HPH3,180 HAM4,0 ... HAM25,0
 ⑮   ⑯   ⑰   ⑱   ⑲   ⑳   ㉑   ㉒   ㉓   ㉔   ㉕   ...   ㉖

HCL CEP1 HAM1,70 HPH1,0 HAM2,0 HAM3,20 HPH3,45 HAM4,0 HAM5,10 HPH5,150
 ㉗   ㉘   ㉙   ㉚   ㉛   ㉜   ㉝   ㉞   ㉟   ㊱   ㊲   ㊳

HAM6,0 ... HAM25,0 HCL "CR/LF"
 ㊴   ...   ㊵   ㊶

```

高調波 1 は、電流出力 1~3 そして定常・故障を個別に作成できます。

まず、FNC1 (①) を送出し、高調波 1 モードの指定をします。

CES0 (②) で以降のデータが定常、CEP0 (③) で電流出力 1 のデータであることを宣言します。

HAM1,100 (④)、HPH1,0 (⑤) で定常電流 1 の一次が 100%、0° に設定されます。以降、2 次から 25 次までの高調波振幅が 0% で、正弦波のデータとなります。設定前に各高調波の振幅が 0% に設定されている場合は、⑥~⑦を省略できます。HCL (⑧) 命令で④~⑦設定値で波形演算し、定常電流 1 波形メモリに書きこみます。

CEP1 (⑨) で電流出力 2 のデータであることを宣言し、⑨~⑭で同様に定常電流 2 波形メモリに正弦波を書き込みます。

CES1 (⑮) で以降のデータが故障、CEP0 (⑯) で電流出力 1 のデータであることを宣言します。

⑰~⑳で、故障電流 1 の各次数の振幅と位相を設定します。HCL (㉕) 命令で波形演算し、故障電流 1 波形メモリに書き込みます。

CEP1 (㉖) で電流出力 2 のデータであることを宣言し、㉗~㉛で同様に故障電流 2 波形メモリに書き込みます。

C) 任意波形データの設定

振幅のデータ範囲は、-2047~+2047 で 0 が出力波形の 0 点に相当します。また、データは 1 波形 4096 個からなり、0 から 4095 のアドレスに設定します。

したがって、正弦波のデータは、下式から算出できます。

$$V(N) = 2047 \times \sin(360 \times N / 4096)$$

N: アドレス番号 0~4095、V(N): 各アドレスにおけるデータの値

任意波形データの設定は、ASCII 形式の数字と、16 ビット 2 の補数形式のバイナリデータを 8 ビットずつ、2 ワードで設定する 2 つの方法があります。

■ ASCII 形式による任意波形データの設定

設定する波形データの値は ASCII 形式の整数値で、予め設定開始のアドレスとデータ転送数を指定し、設定データを書き込みます。

データの入力バッファは 1024 文字なので、一回の転送では 4096 個のデータを受け取ることができません。したがって、データを分割してデリミタで区切って転送します。一個のデータは極性、データの区切り“,”を含め最大 6 文字で構成していますので、一回で転送できるデータは 170 個となります。

- プログラムコードの送信

```
FMT0 FNC2 CES0 CEP0 WDN4096 STT0 SET "CR/LF"
0, 3, 6, 9, 13, 16, ..... 390, 393, 396 "CR/LF"
399, 402, 405, ..... 775, 778, 780 "CR/LF"
783, 786, 789, ..... 1129, 1132, 1135 "CR/LF"
1137, 1140, 1142, ..... 1441, 1443, 1445 "CR/LF"
⋮
-1137, -1135, -1132, ..... -792, -789, -786 "CR/LF"
-783, -780, -778, ..... -409, -406, -402 "CR/LF"
-399, -396, -393, ..... -9, -6, -3 "CR/LF"
```

最初の行は以下となります。

```
FMT0、FNC2      : 任意波形データフォーマットを ASCII、波形を任意波
CES0、CEP0      : 状態指定を定常、相指定を電流出力 1
WDN4096、STT0   : 転送データ数を 4096、設定開始アドレスを 0
SET              : 以下送られるデータが波形データであることの宣言
```

次の行からがデータの転送で、バッファをオーバーしないようにデリミタまで、128 データを転送します。以下の行も波形データで、32 行のデータ転送を終了すると、波形データ 4096 個の転送が完了します。

■ バイナリ形式による任意波形データの設定

データ転送の指定方法はアスキーの場合と同じですが、16 ビット 2 の補数形式バイナリデータを 8 ビットずつ上位・下位の順で 2 回転送し、1 つのデータとします。アスキー形式に比べ、少ない転送データ数で設定できるので、転送時間も速くなります。

- プログラムコードの送信

```
FMT1 FNC2 CES0 CEP0 WDN4096 STT0 SET "CR/LF"
(00000000) (00000000) (00000000) (00000011) (00000000) (00000110)
..... (00000011) (00001010) (00000011) (00001100) "E01"
(00000011) (00001111) (00000011) (00010010) (00000011) (00010101)
..... (00000101) (10100011) (00000101) (10100101) "E01"
      ⋮
(11111100) (11110001) (11111100) (11101110) (11111100) (11101011)
..... (11111111) (11111010) (11111111) (11111101) "E01"
```

最初の行は以下となります。

FMT1、FNC2 : 任意波形データフォーマットをバイナリ、波形を任意波
 CES0、CEP0 : 状態指定を定常、相指定を電流出力 1
 WDN4096、STT0 : 転送データ数を 4096、設定開始アドレスを 0
 SET : 以下送られるデータが波形データであることの宣言

次の行からがデータの転送で、16 ビットの 2 の補数バイナリデータを 8 ビットずつ上位・下位と転送し、256 データで 512 個のバイナリデータが送出されます。16 行のデータ転送を終了すると、波形データ 4096 個の転送が完了します。

D) 問い合わせメッセージに対する応答

以下、動作モードが通常スイープ[スイープ]のとき、動作点を問い合わせる例です。

- HDR1 CES2 CEP0 ?AMP "CR/LF" (プログラムコードの送信 1)
ヘッダをオン、状態指定をスイープ出力、相指定を電流 1、振幅の問い合わせ
- AMP 5.63 "CR/LF" (応答メッセージの受信 1)
スイープ出力の電流 1 振幅が 5.63A
- HDR0 ?PHS "CR/LF" (プログラムコードの送信 2)
ヘッダをオフ、位相の問い合わせ
- -150.2 "CR/LF" (応答メッセージの受信 2)
スイープ出力の電流 1 位相が-150.2°

5.3 プログラムコード一覧

表 5-2 プログラムコード一覧

機能名	ヘッダ	動作及び設定範囲	問い合わせ	相指定	状態指定	例
マスタ/スレーブ	GRP	0: タンドク 1: マスタ 2: スレーブ	有	不要	不要	GRP1
動作モード	MOD	0: マニュアル 1: HLD 急変 2: NHD 急変 3: ノーマルスイープ 6: 動作・復帰同時計測 8: サーチスイープ 9: DSK サーチスイープ 11: SOR 急変	有	不要	不要	MOD1
動作指令	OST	0: 定常 1: 故障 2: 故障方向スイープ 3: 定常方向スイープ 4: スイープ停止	有	不要	不要	OST2
PSW モード	PSW	0: オルタネート 1: モーメンタリ	有	不要	不要	PSW1
周波数モード	FMD	0: 内部 1: 50Hz 固定 2: 60Hz 固定 3: ライン同期 4: 外部同期	有	不要	不要	FMD1
周波数(内部)	FRQ	10.000~200.000Hz	有	不要	必要	FRQ50.5
波形切換	FNC	0: 正弦波 1: 高調波 1 2: 任意波 3: 高調波 2 6: +DC 7: -DC 内部 DIP SW で直流波形選択禁止設定となっている場合は+DC及び-DC設定は無効となります。	有	不要	不要	FNC0

機能名	ヘッダ	動作及び設定範囲	問い合わせ	相指定	状態指定	例
コード設定 相指定	CEP	0:電流1相 1:電流2相 2:電流3相 振幅・位相値等の設定の際、予め設定値がどの相に関するものか指定するためのコマンドで、設定データを問い合わせる時にも使用します。	有	**	必要	CEP0
コード設定 状態指定	CES	0:定常(SORステップ1) 1:故障(SORステップ4) 2:スリープ出力 12:SORステップ2 13:SORステップ3 振幅・位相値等の設定の際、予め、どの状態に関するものか指定するためのコマンドで、設定データを問い合わせる時にも使用します	有	必要	**	CES1

機能名	ヘッダ	動作及び設定範囲	問い合わせ	相指定	状態指定	例
振幅	AMP	電流(+DC, -DC以外) 0.4A, 0.00000 ~ 0.40000A 4A, 0.0000 ~ 4.0000A 30A, 0.000 ~ 30.000A 60A(定常), 0.000 ~ 30.000A 60A(故障), 0.000 ~ 60.000A 90A(定常), 0.000 ~ 45.000A 90A(故障), 0.000 ~ 90.000A 電流(+DC, -DC) 0.4A, 0.0000 ~ 0.2000A 4A, 0.000 ~ 2.000A 30A, 0.00 ~ 10.00A	有	必要	必要	AMP12.34
位相	PHS	-359.9 ~ 359.9°	有	必要	必要	PHS120
位相設定範囲 スイッチ	PLS	0:マイナスなし 1:マイナスあり	有	不要	不要	PLS0
増幅器入力切換	ISC	0:内部 1:外部入力 2:外部出力	有	必要	不要	ISC0
外部出力 振幅レンジ	EMA	0.00 ~ 999.99A 外部にブースタ等を使用する際、設定値のフルスケールとなります。	有	必要	不要	EMA20

5.3 プログラムコード一覧

機能名	ヘッダ	動作及び設定範囲	問い合わせ	相指定	状態指定	例
平衡三相	PBL	基準となる相と状態を設定 0:定常 I1 1:定常 I2 2:定常 I3 3:故障 I1 4:故障 I2 5:故障 I3	無	不要	不要	PBL2

機能名	ヘッダ	動作及び設定範囲	問い合わせ	相指定	状態指定	例
出力レンジ	RNG	0: 4A 1: 30A 2: 30A 3: 30A 9: 0.4A 30: 30A 60: 60A 90: 90A	有	必要	必要	RNG0
出力各相オン/オフ	OUC	0:OFF 1:ON	有	必要	不要	OUC1
出力一括オン/オフ	OTC	0:OFF 1:ON	有	不要	不要	OTC1
出力切換器モード	SCM	0:単相 1:三相	有	不要	不要	SCM1
出力切換器単相地絡/短絡	SCG	0:地絡 1:短絡	有	不要	不要	SCG1
出力切換器単相相選択	SCP	0:R(地絡)、R-S(短絡) 1:S(地絡)、S-T(短絡) 2:T(地絡)、T-R(短絡)	有	不要	不要	SCP0
出力切換器三相出力選択	SRL	0:1L 1:2L	有	不要	不要	SRL1
出力切換器三相相回転相選択	SCR	0:R 1:S 2:T	有	不要	不要	SCP0
切換器通信機能	GSC	0:OFF 1:ON	有	不要	不要	GSC0

機能名	ヘッダ	動作及び設定範囲	問い合わせ	相指定	状態指定	例
動作スタート 入力論理	STL	0: ↑ a 印加 1: ↓ b 除去	有	不要	不要	STL0
動作スタート 入力状態	STR	問い合わせのみ 0: 復帰 1: 動作	有	不要	不要	?STR
動作スタート ストップ設定	SPS	0: 不使用 1: 使用	有	不要	不要	SPS0
トリップ入力 論理	TRL	0: ↑ a 印加 1: ↓ b 除去	有	不要	不要	TRL0
トリップ入力 状態	TRP	問い合わせのみ 0: 復帰 1: 動作	有	不要	不要	?TRP
チャッタ時間	CHT	0.001~0.100s	有	不要	不要	CHT0.05
チャッタ時間 制御	CHC	0: OFF 1: ON	有	不要	不要	CHC1
故障継続時間	FLT	0.001~65.000s	有	不要	不要	FLT1.23
故障継続時間 制御	FLC	0: OFF 1: ON	有	不要	不要	FLC0
プリトリガ時間	PTT	0.010~6.000s	有	不要	不要	PTT0.123
プリトリガ時間 制御	PTC	0: OFF 1: ON	有	不要	不要	PTC1
故障開始位相	FPH	0.0~359.9°	有	不要	不要	FPH90
故障開始位相 制御	FPC	0: OFF 1: ON	有	不要	不要	FPC0

機能名	ヘッダ	動作及び設定範囲	問い合わせ	相指定	状態指定	例
カウンタモード	CNT	0: インタバル 1: ワンショット 2: トレイン 3: スタート計測	有	不要	不要	CNT0
カウンタクリア	CCL	パラメタなし	無	不要	不要	CCL
カウンタ設定 カウンタクリア	CRS	0: オート 1: マニュアル	有	不要	不要	CRS1
カウンタ設定 自動復帰	ART	0: OFF 1: ON	有	不要	不要	ART0
動作時間測定値	CMV	動作時間計測値を問い合わせる ときに使用する データ範囲 0.0001~999.99s	有	不要	不要	?CMV
復帰時間測定値	RTD	復帰時間計測値を問い合わせる ときに使用する データ範囲 0.0001~999.99s	有	不要	不要	?RTD
故障待機時間	FTW	0.01~9.99s	有	不要	不要	FTW0.5

5.3 プログラムコード一覧

機能名	ヘッダ	動作及び設定範囲	問い合わせ	相指定	状態指定	例
スイープ時間	STM	1.0~1000.0s	有	不要	不要	STM123
スイープ位置	MSP	0.00~スイープ時間 s 任意のスイープ位置へ移動するためのコマンド	有	不要	不要	MSP12.34
手動スイープ	MSC	0:OFF 1:ON	有	不要	不要	MSC1
サーチ・DSK スイープ回数	SWT	スイープ回設定 1~10	有	不要	不要	SWT3
サーチ・DSK スイープ判定時間	JTM	0.1~10.0s	有	不要	不要	JTM5.0
DSK スイープトリップ待ち時間	TTM	0.1~10.0s	有	不要	不要	TTM3.0
サーチ・DSK スイープ出力カット	SOC	0:不使用 1:使用	有	不要	不要	SOC1

機能名	ヘッダ	動作及び設定範囲	問い合わせ	相指定	状態指定	例
SOR 急変滞留時間	SOT	0.010~9.999s	有	不要	必要	SOT1.23
SOR 急変試験結果	SOR	問い合わせのみ 0:トリップ信号変化なし 1:トリップ信号変化あり	有	不要	不要	?SOR
SOR 表示切換	SOD	0:ノーマル(通常表示) 1:SOR パラメタ表示(ステップ 2、3)	有	不要	不要	SOD1

機能名	ヘッダ	動作及び設定範囲	問い合わせ	相指定	状態指定	例
計測状態読出	MST	問い合わせのみ 計測が正常に終了したかを示すステータスです。 正常に終了すると0となります。 計測値が得られない場合は、下記の値となります。 ノーマルスイープ 1 サーチスイープ 16 DSKサーチスイープ 32 HLD急変 64 NHD急変 128 動作・復帰同時計測 256 SOR急変 512	有	不要	不要	?MST

機能名	ヘッダ	動作及び設定範囲	問い合わせ	相指定	状態指定	例
高調波 1 振幅	HAM	第一パラメタ 高調波次数：1～25 第二パラメタ 高調波振幅：0.0～100.0% 例は、3次の振幅を8.5%に設定。	有	必要	必要	HAM3, 8.5
		問い合わせをするときは高調波次数を指定します。例は3次の高調波振幅の問い合わせ				?HAM3
高調波 1 位相	HPH	第一パラメタ 高調波次数：1～25 第二パラメタ 高調波位相：0～359° 例は、3次の位相を120°に設定。	有	必要	必要	HPH3, 120
		問い合わせをするときは高調波次数を指定します。例は、3次の高調波位相の問い合わせ				?HPH3
高調波 1 演算実行	HCL	パラメタなし 演算結果波形がレンジフルスケールの正弦波のピーク値を超えるとエラーになります。	無	必要	必要	HCL
高調波 2 振幅 単位設定	HUN	0:% 1:A 高調波振幅値は、基本波+高調波振幅が電流レンジのフルスケール値を超えない値に制限されます。	有	不要	不要	HUN1
高調波 2 振幅[%]	HMA	0.0～100.0%	有	不要	必要	HMA50.3
高調波 2 振幅[A]	HAB	0.4A, 0.00000～0.40000A 4A, 0.0000～4.0000A 30A, 0.000～30.000A	有	不要	必要	HAB1.23
高調波 2 位相	HMP	-359.9～359.9° 基本波に相当する位相となります。	有	不要	必要	HMP180.1
高調波 2 次数	HMD	2～25	有	不要	必要	HMD3
高調波 2 同期設定	HSY	0:同期 OFF 1:同期 ON	有	不要	不要	HSY1

5.3 プログラムコード一覧

機能名	ヘッダ	動作及び設定範囲	問い合わせ	相指定	状態指定	例
任意波形データフォーマット	FMT	0:アスキー形式(ASCII) 1:バイナリ形式(BINARY) RS-232C のときは、アスキー形式のみなので、バイナリ指定にするとエラーとなります。	有	必要	必要	FMT1
任意波形開始アドレス	STT	0~4095	有	必要	必要	STT1000
任意波形転送データ数	WDN	1~4096 データバッファの容量は、1024バイトなので、バッファオーバーにならないようにデリミタで区切る必要があります。	有	必要	必要	WDN512
任意波形データ書込開始	SET	パラメタなし	無	必要	必要	SET
任意波形データ読出ブロック長	BLK	1~4096	有	必要	必要	BLK512
任意波形データ読出開始	OUT	パラメタなし	無	必要	必要	OUT

機能名	ヘッダ	動作及び設定範囲	問い合わせ	相指定	状態指定	例
ビープ設定	BEP	0:OFF 1:ON	有	不要	不要	BEP0
拡張外部応答入力	SRI	0~255	有	不要	不要	SRI3
パネル設定メモリ書込	STO	第一パラメタ メモリ番号: 0~31 第二パラメタ コメント 問い合わせはコメント内容となります。 例は現在の設定値を、メモリ 0 に「リセット」のコメントを付けて記憶。	有	不要	不要	STO0,リセット
パネル設定メモリ読出	RCL	0~33 未記憶のメモリ番号を読み出すとエラーになります	無	不要	不要	RCL10

機能名	ヘッダ	動作及び設定範囲	問い合わせ	相指定	状態指定	例
ヘッダオン/オフ	HDR	0:OFF 1:ON	有	不要	不要	HDR1
SRQ マスク	MSK	0~63 SRQ発振要因を選択するためのマスクです。下記の要因を選択し、加算した数値で設定します。数値を設定するとSRQ禁止となり、0を設定すると全てのSRQが禁止解除となります。 MSK60の設定では、カウンタ計測完了と、スイープ停止のときSRQが発生します 32 エラー発生 16 I1出力オーバーロード発生 8 I2出力オーバーロード発生 4 I3出力オーバーロード発生 2 カウンタ測定完了 1 スイープ停止	有	不要	不要	MSK60
ステータス バイト	STS	問い合わせのみ 下記の状態を検索するための問い合わせコマンドで、下記の発生要因の数値を加算した値で応答します。 64 SRQ発生 32 エラー発生 16 I1出力オーバーロード発生 8 I2出力オーバーロード発生 4 I3出力オーバーロード発生 2 カウンタ測定完了 1 スイープ停止	有	不要	不要	?STS
エラーコード	ERR	問い合わせのみ エラーの状態を問い合わせするコマンド。エラー番号で応答します。 ☞「7.1 エラーメッセージ」	有	不要	不要	?ERR
機種名	IDT	問い合わせのみ 機種名を問い合わせるためのコマンド。本器の応答は“IDT 4713”となります。	有	不要	不要	?IDT
バージョン	VER	問い合わせのみ 本器内部ソフトウェアのバージョンを問い合わせするコマンド。応答は“VER 3.00”等になります	有	不要	不要	?VER

6. RS-232C インタフェース

6.1 RS-232C の概要	6-1
6.1.1 RS-232C の主な仕様	6-2
6.2 本器の RS-232C インタフェース	6-4
6.2.1 仕様	6-4
6.2.2 コネクタおよび信号線	6-5
6.2.3 コネクタの結線方法	6-7
6.2.4 RS-232C の設定	6-8
6.2.5 プログラムコードの設定	6-9

6.1 RS-232C の概要

RS-232C は、コンピュータやデータ端末装置とモデムなどのデータ通信器とのインタフェース規格で、JIS X 5101「データ回線終端装置とデータ端末装置とのインタフェース」および米国 EIA によって定められています。

データのシリアル伝送は、通信の分野で用いられ発展してきたもので、遠距離伝送の場合は信号を変調 (Modulation) して送り、復調 (Demodulation) して受信するモデム (Modem) と呼ばれる方式が広く使用されています。そしてこのモデムとのインタフェースを規格化したものが RS-232C です。したがって、データ端末とモデム側ではそれぞれに対応した仕様になっており、接続は「図 6-1 RS-232C の接続」のようになります。

この RS-232C がパーソナルコンピュータのインタフェースに使用され、その発展にともない計測器とのインタフェースにも使用されるようになってきました。コンピュータと計測器を RS-232C でインタフェースして使用する場合、遠距離伝送の必要性が少ないため、モデムを省略し、コンピュータと計測器を直接接続して使用する方法が多くなっています。この場合、RS-232C 本来の接続方法でないため、両方がコンピュータあるいはデータ端末側となってしまう、インタフェースがうまくいきません。そのため片方をモデムの仕様にしたり、相互の入力・出力、出力・入力間を接続したクロスケーブルと呼ばれるインタフェースケーブルを用いて解決しています。クロスケーブルを使用した接続例を「図 6-2 モデムを省略した接続」に示します。

このように RS-232C は、GPIB にくらべ変則的に用いられるため、使用する前に接続する装置の仕様を十分調べ、システムに合ったケーブルで結線し、プログラムを作成しなければなりません。

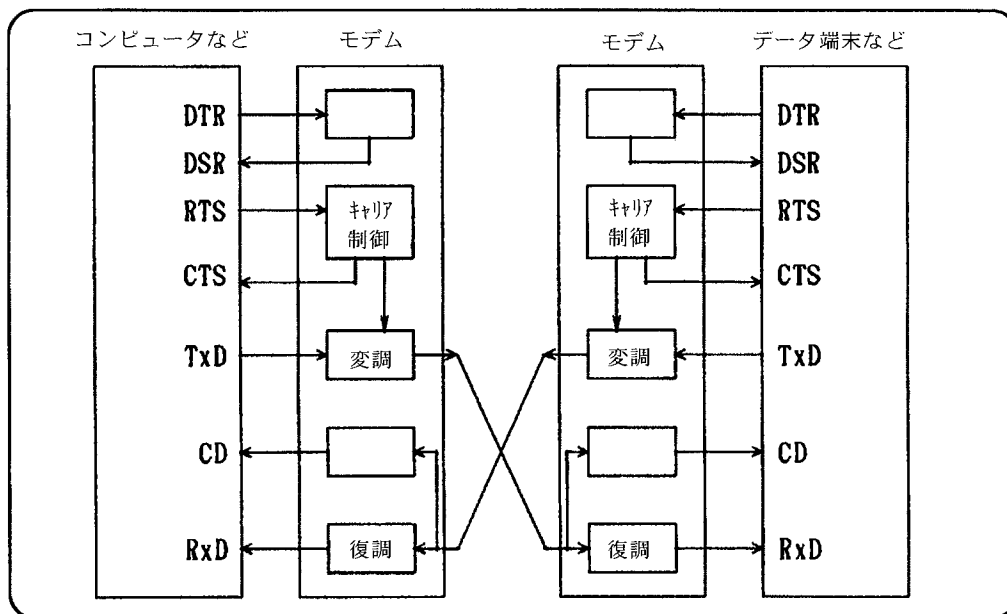
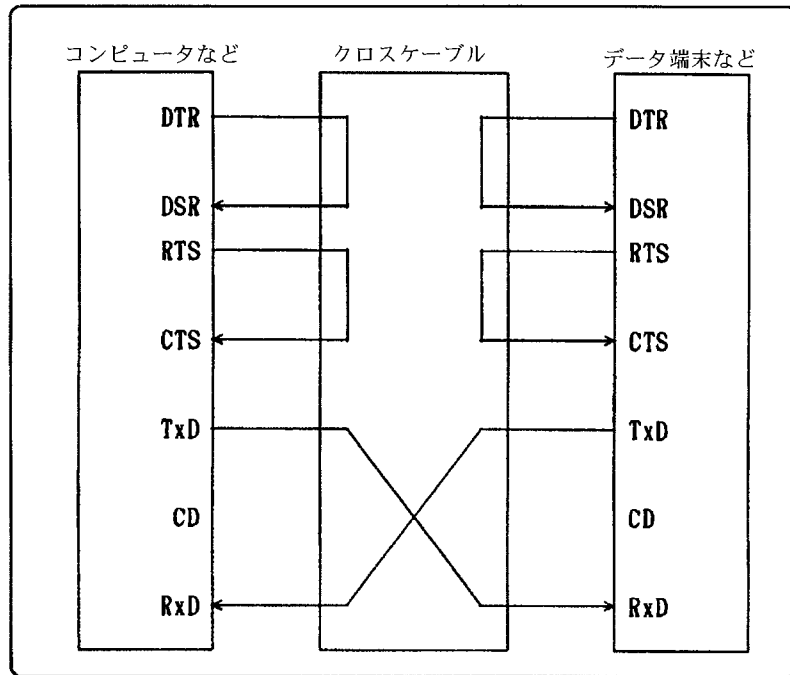


図 6-1 RS-232C の接続



略語一覧

CD : Carrier Detec

RTS : Request To Send

CTS : Clear To Send

RxD : Received Data

DSR : Data Set Ready

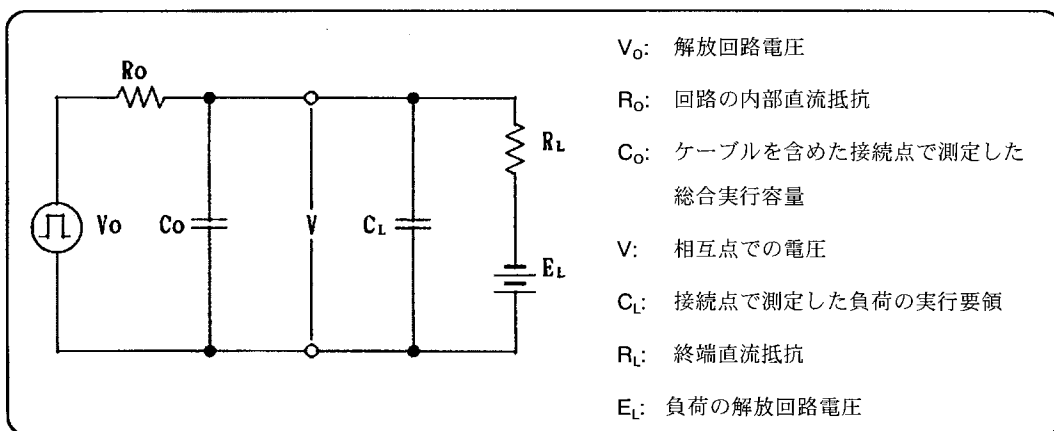
TxD : Transmitted Data

DTR : Data Terminal Ready

図 6-2 モデムを省略した接続

6.1.1 RS-232C の主な仕様

■ 相互接続等価回路



V_o : 解放回路電圧

R_o : 回路の内部直流抵抗

C_o : ケーブルを含めた接続点で測定した
総合実行容量

V : 相互点での電圧

C_L : 接続点で測定した負荷の実行要領

R_L : 終端直流抵抗

E_L : 負荷の解放回路電圧

図 6-3 相互接続等価回路

■ レシーバ

入力インピーダンス (R_L)	:	$3k\Omega \sim 7k\Omega$ (3~25V の印加電圧時)
実効負荷容量 (C_L)	:	2500pF 以下
信号識別電圧 “1”	:	-3V 以下
“0”	:	+3V 以上
開放回路電圧 (E_L)	:	2V 以下

■ ドライバ

最大開放回路電圧 (V_0)	:	$\pm 25V$ 以下
短絡時の最大電流	:	$\pm 0.5A$ 以下
論理出力レベル “1”	:	-15~-5V
“0”	:	+15~+5V
出力インピーダンス (R_0)	:	300Ω 以下

■ コネクタ

データ端末側のコネクタを「[図 6-4 接続用ケーブル側コネクタ](#)」に示します。

6.2 本器の RS-232C インタフェース

本器の RS-232C インタフェースは、本器の GPIB の機能とほぼ同じ機能を持ち、各種パラメタの設定、設定パラメタの転送およびデータの転送が行えます。

GPIB と同時には使用できません。また、下記の設定は RS-232C ではできません。

- 電源のオン/オフ
- GPIB の設定 (アドレス、デリミタ)
- RS-232C の設定 (ボーレート、ストップビット長、パリティ)
- モディファイ の動作

GPIB に比べ RS-232C が不利な点は、下記のとおりで、GPIB を使用した方が高速で高度な制御を行うことができます。

- 本器とコンピュータの接続が 1 対 1 となるため、1 台のコンピュータで複数の機器をコントロールできません。したがって、本器を複数台使用し、マスタスレーブ接続して多相保護リレー試験器を構成し、コンピュータコントロールする場合は、GPIB を使用することになります。
- データ転送がシリアルのため、8 ビットパラレルの GPIB に比べ、転送速度が遅い。
- 割り込み機能がない。GPIB の SRQ に対応する割り込み機能がないため、効率的なプログラムが作成できない。

6.2.1 仕様

本器の RS-232C は、JIS C 6361 の低速非同期式モデム用インタフェースに準じたデータ端末側の仕様になっています。

通信モード	: 非同期式
ボーレート	: 300、600、1.2k、2.4k、4.8k、9.6k を設定
データビット長	: 8 ビット
ストップビット長	: 1 ビット、2 ビットを設定
パリティ	: 偶数、奇数、無しを設定
出力信号	: ±12V、ドライバ SN75188N 相当品
入力信号	: 最大±30V、レシーバ SN75189AN 相当品

同時に入出力は行えません。

6.2.2 コネクタおよび信号線

コネクタのピン番号は「図 6-5 データ回線終端装置側コネクタ」のようになっています。
コネクタ固定ねじは M2.6 です。

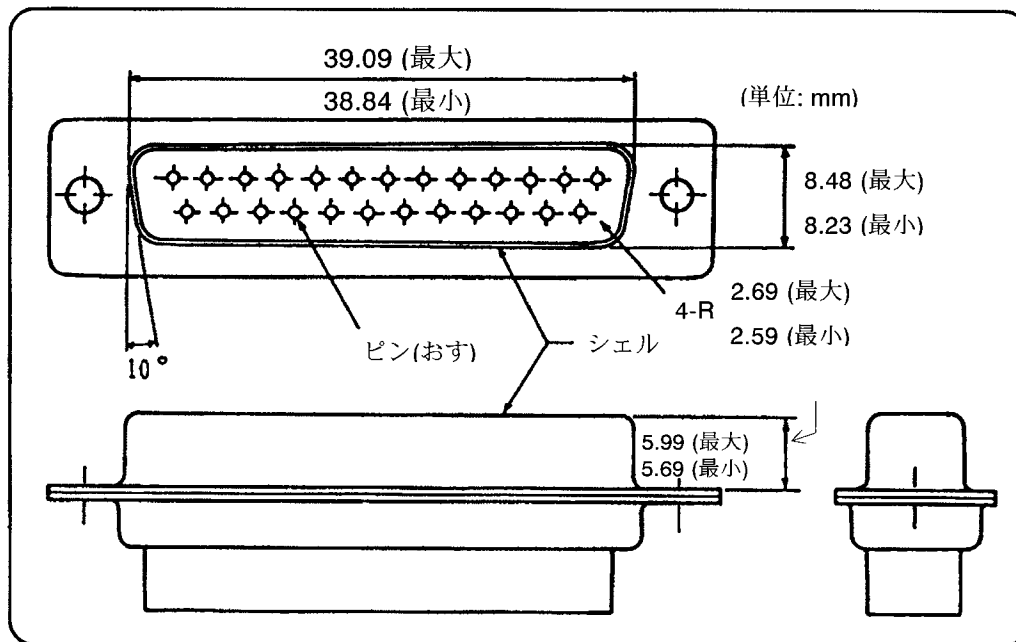


図 6-4 接続用ケーブル側コネクタ

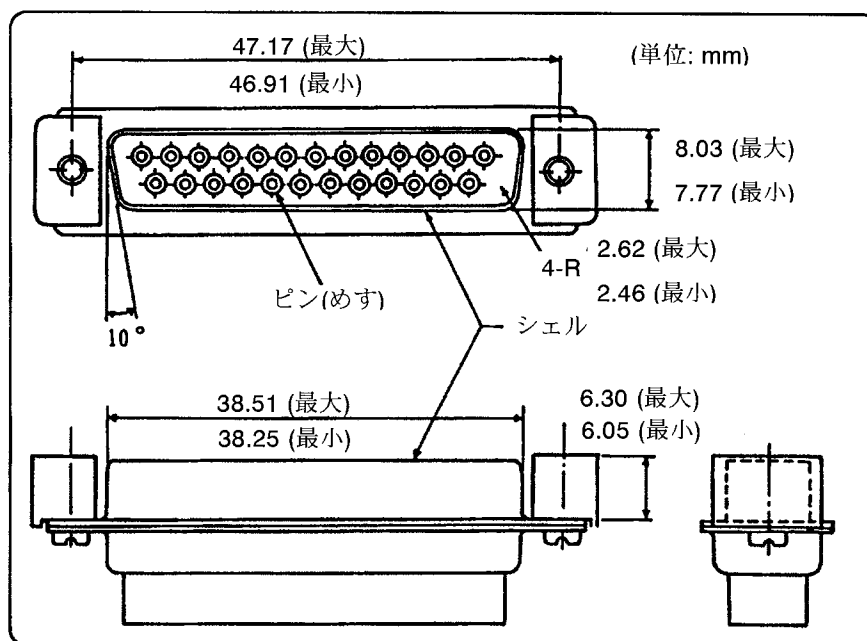


図 6-5 データ回線終端装置側コネクタ

6.2 本器の RS-232C インタフェース

表 6-1 RS-232C の信号線の種類とその説明

ピン番号	名称	略号	説明	方向
1	保安用接地 Frame Ground	FG		
2	送信データ Transmitted Data	TxD	本器からのデータ出力信号線です。	出力
3	受信データ Received Data	RxD	本器へのデータ入力信号線です。	入力
4	送信要求 Request to Send	RTS	本器からデータ出力を開始するとき“H”になり、終了すると“L”に戻ります。	出力
5	送信可 Clear To Send	CTS	“H”で本器からのデータ出力を可能にします。RTS に対する応答としてモデム等から CTS に“H”が返されるのが本来の手順ですが、受信側の応答待ちが不要のときは、CTS を RTS に直結してください。また、受信側の BUSY としても使えます。	入力
6	データセットレディ Data Set Ready	DSR	“H”のとき、本器からのデータ出力を可能にします。“L”のとき本器が出力状態にセットされると“Er6”になります。この信号入力を必要としないときは、DTR に結線してください。	入力
7	信号用接地 Signal Ground	SG		
20	データ端末レディ Data Terminal Ready	DTR	本器が RS-232C モードのとき“H”になります。GPIB モードのときは“L”です。	出力

6.2.3 コネクタの結線方法

モデムを使用しない RS-232C の場合は、GPIB のように規格化されたケーブルがありませんので、使用する装置の仕様に合わせて結線しなければなりません。

次に、本器（データ端末側型）とデータ端末側型の装置との結線方法の例を示します。実際の結線にあたっては、装置の仕様を十分に確認してから行ってください。

■ 最小結線

本器内部では、接地 1 と信号用接地 7 は分離していません。

本器	ピン No		ピン No	ホストコンピュータ等
接地	1	—————	1	接地
送信データ	2	—————	2	送信データ
受信データ	3	—————	3	受信データ
RTS	4	—————	4	RTS
CTS	5	—————	5	CTS
DSR	6	—————	6	DSR
信号用接地	7	—————	7	信号用接地
DTR	20	—————	20	DTR

注：装置の仕様やプログラム等により結線する。

■ 相互の接続を確認し合う場合

本器内部では、接地 1 と信号用接地 7 は分離していません。

本器	ピン No		ピン No	ホストコンピュータ等
接地	1	—————	1	接地
送信データ	2	—————	2	送信データ
受信データ	3	—————	3	受信データ
RTS	4	—————	4	RTS
CTS	5	—————	5	CTS
DSR	6	—————	6	DSR
信号用接地	7	—————	7	信号用接地
未使用	8	—————	8	CD
DTR	20	—————	20	DTR

6.2.4 RS-232C の設定

本器は GPIB と RS-232C の 2 つのインタフェースを持っていますが、同時には使用できませんのでいずれかを設定しなければなりません。

また、RS-232C 使用の有無、ボーレートおよび各種パラメタの設定は特殊機能で行い、設定された値は電源をオフしてもバッテリーでバックアップされます。

RS-232C を使用するときには RS-232C をオンに設定します。RS-232C をオンに設定すると GPIB は自動的にオフとなります。また逆に、RS-232C をオフに設定すると GPIB は自動的にオンとなります。

RS-232C の設定パラメタは以下です。

- RS-232C の使用 : オン/オフ
- ボーレート : 300、600、1.2k、2.4k、4.8k、9.6k
- ストップビット長 : 1 ビット、2 ビット
- パリティ : 偶数 [ク[°]ウ[°]ク[°]パ[°]リティ]、奇数 [キ[°]ク[°]パ[°]リティ]、無し [ナシ]

- 設定方法

シフト+**特殊機能**を押し、【設定/データ】を特殊機能の設定にします。

モディファイを回して [RS-232C] を選択します。

▼でカーソルを下に移動し、**モディファイ**を回して

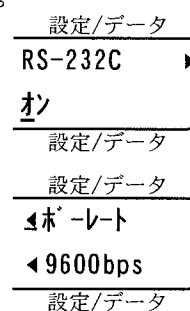
[オ[°]]に設定します。

▲でカーソルを上を移動し、**▶**を押します。

モディファイでを回すと、以下のパラメタ設定になります。

- | | |
|----------|-----------------------|
| ボーレート | [ボ [°] -レート] |
| ストップビット長 | [ストップビット] |
| パリティ | [パ [°] リティ] |

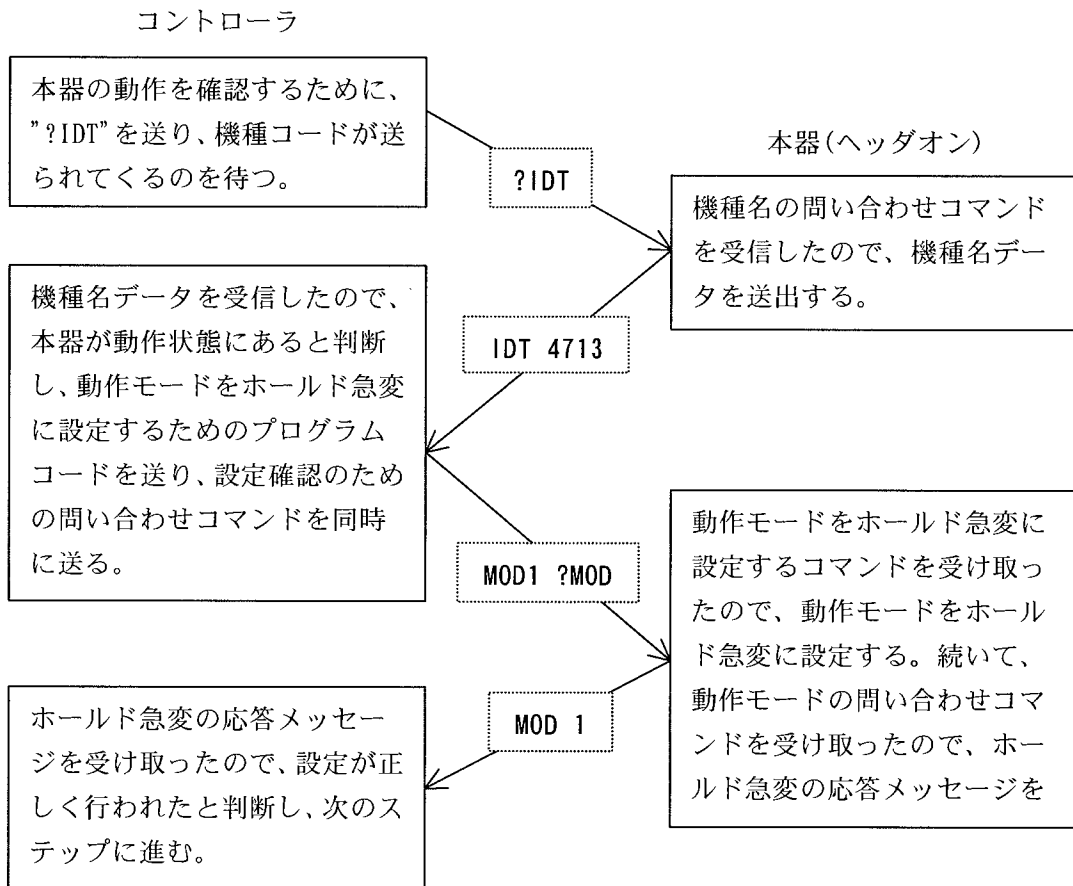
▼でカーソルを下に移動し、**モディファイ**で各パラメタを設定します。



6.2.5 プログラムコードの設定

本器の RS-232C インタフェースのプログラムコードは、すべて GPIB と同じになっています。RS-232C の場合は、GPIB のようなハードでのハンドシェイク機能を持ちませんので、本器をコントロールする場合、設定するプログラムコードの後に問い合わせメッセージを付加し、本器からの応答を受けとってから、次のステップに進むと信頼性の高い操作を行うことができます。特に、レンジ変更と出力オン/オフは時間がかかりますので、一つずつ確認しながら行ってください。

■ 設定例



7. トラブルシューティング

- 7.1 エラーメッセージ…………… 7-1
- 7.2 故障と思われる場合…………… 7-3

7.1 エラーメッセージ

電源投入時、セルフテストで、異常を検出した場合は、下側蛍光表示器にエラーメッセージを表示します。

エラー内容は以下のとおりです。以下のエラーが発生したときは、当社または当社代理店にご連絡ください。

表 7-1 電源投入時のエラーメッセージ一覧

番号	メッセージ	内 容
1	ROM CHECK ERROR	使用しているROMに異常があった。本器の故障です。
2	RAM CHECK ERROR	使用しているRAMに異常があった。本器の故障です。
3	CHECK SUM ERROR	メモリバックアップしている電池が放電してしまい、データが保持されなくなった。

通常操作でエラーが発生したときに、【設定/データ】にエラー番号とエラーメッセージを表示し、
ビープ音設定がオンの場合は長音ブザーが鳴ります。

エラー番号とエラーメッセージは、**定常**以外のキー入力
(このときのキー入力による動作は無効)で表示が消え、通常操作にもどります。

エラー内容は以下のとおりです。

設定/データ

ERR 10

ハンカ イラー

設定/データ

表 7-2 通常動作時のエラーメッセージ一覧

番号	メッセージ	内 容
10	ハンカ イラー	テンキーでの設定値がパラメタ範囲外であった。
11	I1アンプ オーバ	電流増幅器1の過負荷状態が、3秒以上継続した。
12	I2アンプ オーバ	電流増幅器2の過負荷状態が、3秒以上継続した。
13	I3アンプ オーバ	電流増幅器3の過負荷状態が、3秒以上継続した。
14	ストアリテマセン	書込まれていないパネル面設定メモリを讀出そうとした。または、メモリバックアップしている電池の放電による、パネル面設定メモリ内容の消失。
15	ニュリョクエラー	規定外のフォーマットでテンキー入力をした。
16	カウンタオーバ	カウンタ計測値が最大値(9999.9秒)を超えた。
21	レンジチカ イマス	三相一括設定時にレンジが同一でない。
23	コウチョウハオーバ	高調波1で、振幅の百分率の合計が大きすぎて波形メモリに書込めない。
25	ガイブアウトチュウ	増幅器入力切換が外部出力のとき、レンジの設定やオン/オフの操作をした。
26	コウチョウハ2チュウ	波形切換が高調波2のとき、電流2のレンジ設定やオン/オフの操作をした。
29	Mスイープチュウ	手動スイープのオンのとき、自動スイープ操作をした。

7.1 エラーメッセージ

番号	メッセージ	内 容
30	ヘッダエラー	GPIB、RS-232Cで、仕様のないヘッダのプログラムコードを設定しようとした。
31	シンタックスエラー	GPIB、RS-232Cで、パラメタ設定が規定のフォーマットでないプログラムコードを設定しようとした。
35	FRQモードエラー	周波数モードが内部でないとき、GPIB、RS-232で周波数を設定しようとした。
36	スイープチュウX	スイープ動作中に、GPIB、RS-232で、"?STS"、"OST"以外のコマンドが送られた。
37	10モジエラー	GPIB、RS-232で、パネル設定メモリのコメントに11文字以上設定しようとした。
38	インタバルコティ	動作・復帰同時計測モードのとき、GPIB、RS-232Cで、カウンタモードをインタバル以外に設定しようとした。
39	コウチュウハ2デナイ	波形切換が高調波2以外るとき、GPIB、RS-232Cで、高調波2に関するパラメタを設定しようとした。
40	パリティエラー	RS-232の転送データにパリティエラーがあった。
41	オーバーランエラー	RS-232の転送データにオーバーランエラーがあった。
42	フレンジエラー	RS-232の転送データのストップビットが不一致になった。
43	バッファオーバー	GPIB、RS-232で、一度に1025文字以上のデータが転送された。
44	フォーマットエラー	GPIB、RS-232で、設定したプログラムコードにフォーマットエラーがあった。
45	タニカチガイマス	GPIBで高調波2振幅設定の単位を、[%]と[A]を間違えて送信した。
57	タンソウモードチュウ	出力切換器モードが単相のとき、1L/2Lの操作をした。
58	3ソウモードチュウ	出力切換器モードが三相のとき、地絡/短絡の操作をした。
62	60AモードチュウX	60Aレンジで禁止の操作をした。 [アイコン]「3.3.1.A) 加算出力レンジの動作」
63	90AモードチュウX	90Aレンジで禁止の操作をした。 [アイコン]「3.3.1.A) 加算出力レンジの動作」

7.2 故障と思われる場合

本器を使用していて、エラーが発生してないにも関わらず故障と思われる現象が生じた場合は、下記の内容をご覧のうえ、操作、使用方法、接続に誤りがないかをご確認ください。

どの場合にも当てはまらない場合、故障の可能性があります。そのまま使用すると二次的な故障が起こることもあり危険ですので、本器の電源を切り、当社または販売店までご連絡ください。

■ 電流振幅の設定値と出力値が一致しない

- 波形切換で正弦波以外を設定している
波形切換で正弦波を設定してください。
☞「3.4.3 波形切換」
- 負荷接続が間違っている
電流増幅器は、出力切換器の設定に従って出力先を切り換えています。負荷接続を正しくしてください。
☞「3.3.4 出力切換器」

■ トリップ入力が誤動作して、うまく計測できない

- トリップ信号の電圧があっていない
トリップ信号が電圧信号の場合、本器のトリップ入力のスレショルド電圧は、+50V、+8V、+2.5V から選択します。計測する保護リレーのトリップ信号電圧に対して、十分余裕のあるスレショルド電圧を選択してください。
☞「3.1.1 左側面パネル」
保護リレーの中には、トリップ信号の漏れ電流が大きいものがあり、本器のトリップ入力に接続したとき、動作していないときの電圧が+50Vを超えてしまうことがあります。このようなときは、本器のトリップ入力電圧端子に数 k Ω の抵抗を並列接続して、漏れ電流を流し、動作していないときの電圧が+50Vに対して十分低くなるようにしてください。
- トリップ信号にチャッタがある
特に、カウンタモードがワンショットのときは、トリップ信号にチャッタがあると、チャッタの幅を計測してしまいます。
トリップ入力チャッタ除去機能で、チャッタを除去してください。
☞「3.5.1.B) トリップ入力チャッタ除去機能の設定」

■ 故障に急変しない、スイープ動作しない

- トリップ入力論理の設定が間違っている
トリップ入力、標準では電圧が印加(あるいは接点が短絡)の場合を動作、電圧が除去(あるいは接点が開放)の場合を復帰としています。保護リレーにはこの論理が逆なものがあるため、トリップ入力論理の設定によって信号入力の論理を反転させます。
この設定が間違っていると、急変モードでは故障に急変せず、スイープ動作をするモードではスイープ動作をしません。

トリップ入力論理設定を正しくしてください。

☞「3.5.1.A) トリップ入力論理の設定」

- 動作スタート入力論理の設定が間違っている
動作開始指令を動作スタート入力で行うとき、動作スタート入力論理の設定が間違っていると動作しません。から
動作スタート入力論理設定を正しくしてください。

☞「3.5.1.C) 動作スタート入力論理の設定」

■ 外部の信号で急変させたが、カウンタがうまく動作しない

- 外部の信号が、動作スタート入力に接続されていない
本器の急変指令入力、急変制御信号入力は、本器を直接に定常・故障の状態にするための入力、カウンタは動作しません。
本器の動作スタート入力は、各動作モードの動作開始指令です。動作スタート入力急変すれば、カウンタは動作します。

☞「4.4.2 急変動作の同期」

- 動作スタート入力の信号にチャッタがある
動作スタート入力急変するとき、その信号にチャッタがあるときは、ストップ設定を不使用に設定してください。
ストップ設定が使用するとき、入力信号にチャッタが含まれると、すぐに定常に戻ったり、再び故障になったりする場合があります。カウンタがうまく動作しません。

☞「3.5.1.D) 動作スタート入力ストップ設定」

■ 急変するとハングアップして動作しなくなる

- 電源容量が足りない
テーブルタップや電工ドラムなどは、電源ラインのインピーダンスが大きくなります。本器を急変し、消費電流を急増させると、このインピーダンスにより電源電圧が急減し、正常動作できなくなる場合があります。
本器の電源は、直接コンセントから供給するようにしてください。

☞「2.4 接地および電源接続」

■ キー入力ができない

- キーロックまたはカーソルオフになっている
 キーロックまたはカーソルオン/オフのLEDが点灯しているときがこの状態です。
 キーロックのときはシフト+ロックオフでLEDが消灯し、キーロックが解除します。
 カーソルオフのときはカーソルオン/オフを押してLEDを消灯し、カーソルをオンします。
- GPIBでリモート状態になっている
 GPIBローカルLEDが消灯しているときが、リモート状態です。GPIBローカルを押して(LEDが点灯)、ローカル状態にしてください。

☞「5.2.4 リモート/ローカルの動作」

■ GPIB、RS-232Cがうまく動作しない

- GPIB設定、RS-232C設定が間違っている
 本器には、GPIBとRS-232Cの2つのインタフェースがありますが、同時に使用できません。
 GPIBを使用する際は、GPIB設定を正しく設定してください。GPIBアドレスが間違っている場合が特に多いです。GPIBアドレスが制御ソフトウェアの設定と一致していることを確認してください。
- 外乱ノイズが多いなど動作環境が悪い
 GPIBとRS-232Cは、動作環境が良好な所で使用することを前提としたインタフェースです。外来ノイズが多いなど動作環境の悪い所でのご使用はなるべく避けてください。

☞「5.2.3 GPIBの設定」

RS-232Cを使用する際は、RS-232C設定を正しく設定してください。

☞「6.2.4 RS-232Cの設定」

■ 電源が入らない

- 電源入力切換スライドスイッチの設定が間違っている
 正しい設定にしてください。

☞「2.4 接地および電源接続」

■ 故障のLEDが点灯したままである

- マスタ/スレーブの設定がまちがっている
 本器は、並列制御信号に付属のマスタ/スレーブ並列制御信号渡りケーブルが接続されていない状態で、スレーブになっていると、故障のLEDが点灯したままとなります。
 本器単体で使用するときは、マスタ/スレーブの設定を単独に設定してください。

☞「4.1.1 マスタ/スレーブの設定」

8. 保 守

8.1 日常の手入れ	8-1
8.1.1 メモリバックアップ用電池	8-1
8.2 保管・再梱包・輸送	8-2
8.3 バージョン番号の確認方法	8-2
8.4 性能試験	8-3
8.4.1 性能試験前の準備	8-3
8.4.2 出力振幅・位相	8-4
8.4.3 ひずみ率	8-5
8.4.4 周波数確度	8-5
8.4.5 カウンタ確度	8-6

8.1 日常の手入れ

■ パネルやケースが汚れたとき

柔らかな布で拭いてください。汚れがひどいときは、中性洗剤に浸して固く絞った布で拭いてください。

シンナーやベンジンなどの揮発性の溶剤や化学雑巾などで拭くと、変質したり塗装が剥がれたりする場合がありますので、絶対に使用しないでください。

■ 内部のほこりの除去

本器は小型軽量化のため強制空冷を採用しています。このため、粉塵の多い環境で使用すると内部に粉塵が混入し、絶縁不良や接触不良を起こす場合があります。

当社で校正する際に、内部の清掃を行いますので、定期的に校正されることをお奨めします。

8.1.1 メモリバックアップ用電池

バックアップに使用している電池は、通電中に小電流で充電されています。

完全充電時のメモリバックアップ期間は60日程度で、個体差があります。また、周囲温度によっても変化します。

完全放電状態から完全充電するためには、約100時間の通電が必要です。その後、週20時間以上通電すれば完全充電状態を保ちます。連続通電しても過充電の恐れはありません。

電池が劣化すると、バックアップ期間が短くなります。実用に耐えない程になりましたら、電池を当社で有償交換します。

電池の寿命は、使用条件(充電状態、周囲温度・周囲湿度)によって大きく変化しますが、完全充電状態を維持した場合、3～5年間で容量が半減します。

6ヶ月以上通電せずに保存すると、電池の寿命が著しく短くなる場合がありますので、本器を時々通電することをお勧めします。

8.2 保管・再梱包・輸送

■ 長期間使用しないときの保管

- 電源コードをコンセントおよび本器から外してください。
- 棚やラックなど、落下物やほこりのないところに保管してください。
- ほこりをかぶるおそれがある場合は、布やポリエチレンのカバーをかけてください。
- 保管時の環境条件は、 $-10\sim+50^{\circ}\text{C}$ 、 $5\sim95\% \text{RH}$ ですが、温度変化の激しいところや直射日光の当たるところなどは避け、なるべく常温の環境で保管してください。

■ 再梱包・輸送のときの注意

- 本器をポリエチレンの袋またはシートで包んでください。
- 本器の重さに十分耐え、寸法的に余裕のある段ボール箱をご用意ください。本器の6面を保護するように緩衝材を詰めて包装してください。
- 輸送を依頼するときは、本器が精密機器であることを運送業者に指示してください。

8.3 バージョン番号の確認方法

本器の電源を投入すると、【設定/データ】に組み込みソフトウェアのバージョン番号を表示します。

設定/データ
4713
Ver X.XX
設定/データ

また、GPIB、RS-232C の“?VER” コマンドでバージョン番号を問い合わせることもできます。

8.4 性能試験

本器の性能を保証するには、当社での校正が必要です。性能を保証するために、定期的に校正されることをお奨めします。

ここでは、主要な項目のうち、特別な治具や測定器を使用せずに試験できる項目を示しています。試験の結果、仕様を満たさない項目があるときは、校正または修理が必要です。より詳しい試験、校正または修理は、当社にご依頼ください。

8.4.1 性能試験前の準備

性能試験の前に以下を確認してください。

- 電源ラインの電圧は定格内 (AC85~115V または 180~240V) にあるか。
- 周囲温度は、+15~+35℃の範囲にあるか。
- 周囲の相対湿度は、5~85%RH の範囲にあるか。

また、以下に相当する測定器と負荷用無誘導抵抗をご用意ください。

パワーマルチメータ (2721)	交流電圧・電流 ±0.1%以内、位相 ±0.1° 以内
ユニバーサルカウンタ	確度 1×10^{-6} 以上
ひずみ率計	フルスケール 0.1%以下
負荷	200Ω 20W 40V レンジ 156Ω 200W 125V レンジ 1250Ω 100W 250V レンジ

8.4.2 出力振幅・位相

本器のモニタ端子(k', l')に接続しているショートバーを外し、本器のモニタ端子(k', l')と2721の電流入力端子を接続します。

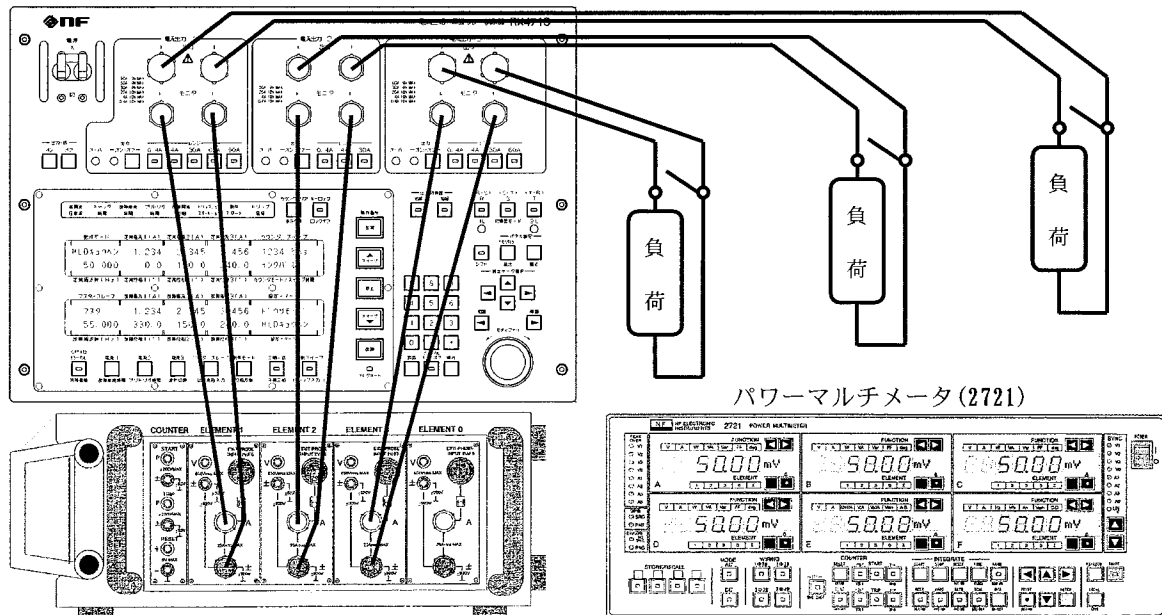


図 8-1 パワーマルチメータ(2721)と負荷の接続

■ 振幅確度

出力を短絡(無負荷)します。

各レンジそれぞれフルスケールに設定し、以下であることを確認します。

振幅確度:各レンジフルスケールの $\pm 0.5\%$ 以内($\pm 0.2\%$ typ.)

■ 位相確度

出力を短絡(無負荷)します。

電流 2、3 位相は、電流 1 の 4A レンジ 4.0000A 設定を基準に、

電流 1 位相は、電流 3 の 4A レンジ 4.0000A 設定を基準にし、位相確度を求めます。

各レンジそれぞれフルスケールに設定し、以下であることを確認します。

位相確度: $\pm 0.3^\circ$ 以内

■ ロードレギュレーション

出力を短絡(無負荷)を基準に、定格負荷接続時の測定値より、ロードレギュレーションを求めます。

各レンジそれぞれフルスケールに設定し、以下であることを確認します。

振幅ロードレギュレーション: $\pm 0.2\%$ 以内(定格出力振幅・負荷変動100%時)

位相ロードレギュレーション: $\pm 0.2^\circ$ 以内(定格出力振幅・負荷変動100%時)

8.4.3 ひずみ率

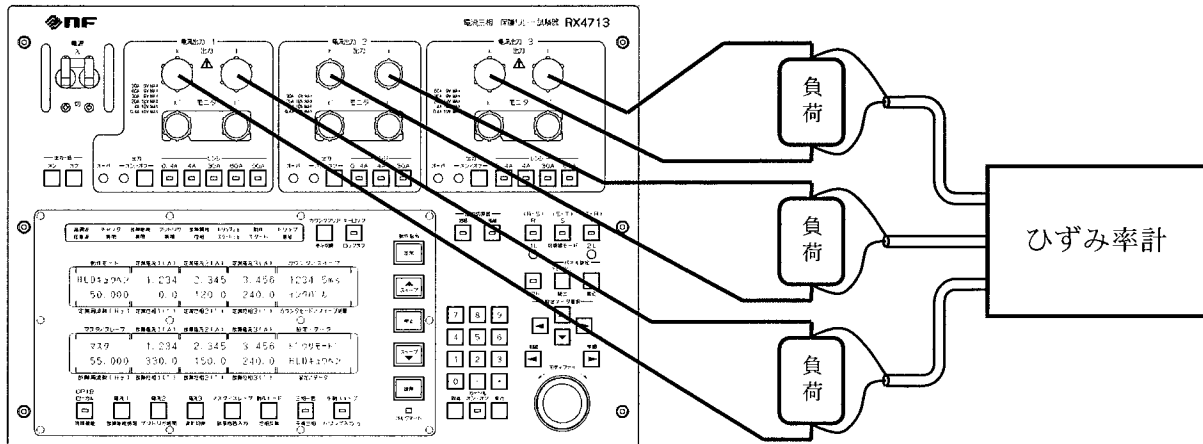


図 8-2 ひずみ率計と負荷の接続

定格負荷を接続します。各レンジそれぞれフルスケールに設定し、負荷両端のひずみ率が以下であることを確認します。

ひずみ率:0.5%以内(純抵抗定格負荷・定格出力時)

8.4.4 周波数確度

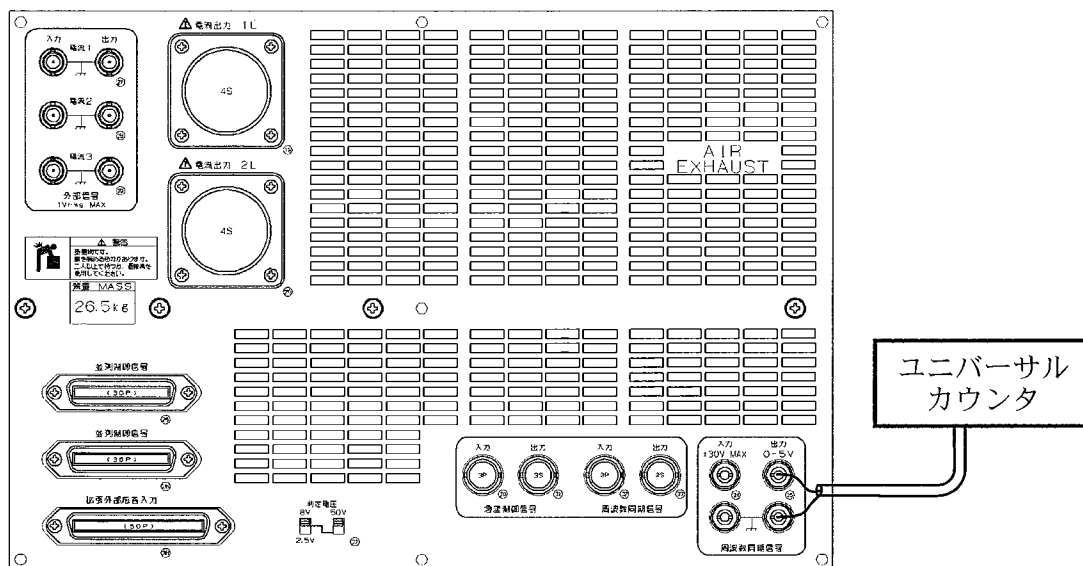


図 8-3 ユニバーサルカウンタの接続(周波数確度)

周波数モードを、50Hz 固定、60Hz 固定にします。周波数確度が以下であることを確認します。

周波数確度:±30ppm 以内

8.4.5 カウンタ確度

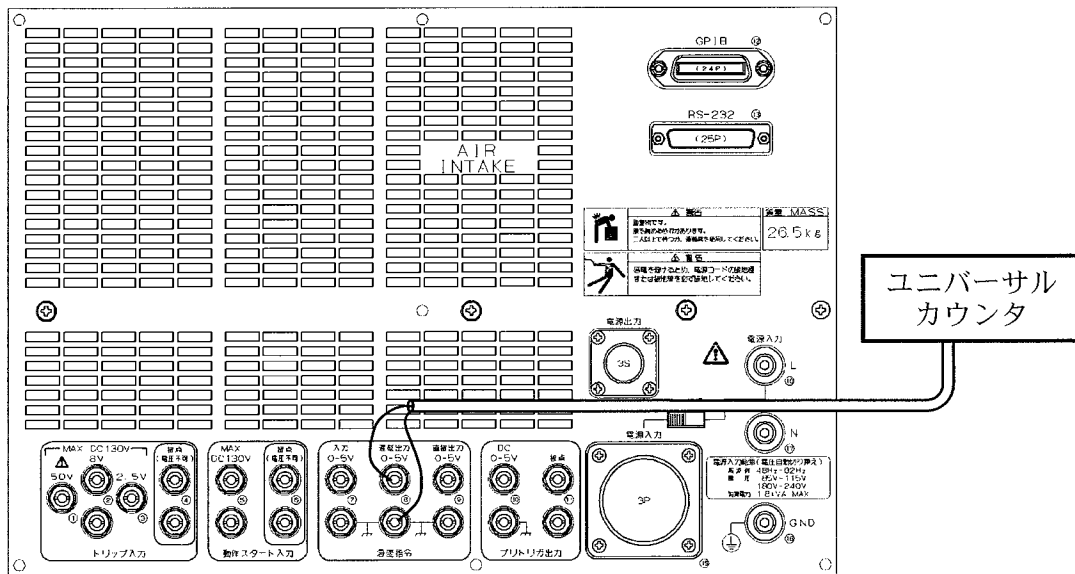


図 8-4 ユニバーサルカウンタの接続(カウンタ確度)

動作モードをホールド急変 [HLDキウハ]、カウンタモードをインタバルにします。

ユニバーサルカウンタは、立下り～立上り時間を計測するモードにします。

故障継続時間機能をオンし、故障継続時間 100ms、1s、10s の設定で故障に急変します。故障継続時間後、定常に戻り本器のカウンタが停止します。

ユニバーサルカウンタの計測値を基準として、本器のカウンタ値の確度が以下であることを確認します。

カウンタ確度: $\pm(0.01\%+1\text{digit})$ 以内

注: 故障継続時間は $\pm 10\text{ms}$ 程のばらつきがあります。

9. 仕 様

9.1	電流出力定格	9-1
9.1.1	交流出力	9-1
9.1.2	直流出力	9-3
9.2	信号発生部	9-4
9.3	動作モード	9-5
9.4	カウンタ	9-8
9.5	出力切換器	9-9
9.6	マスタ/スレーブ	9-10
9.7	パネル面設定メモリ	9-11
9.8	その他の機能	9-11
9.9	各種入出力	9-12
9.10	インタフェース	9-16
9.10.1	GPIB	9-16
9.10.2	RS-232C	9-16
9.11	一般事項	9-17

9.1 電流出力定格

9.1.1 交流出力

- 特に断りのない場合、単位は実効値。
- 出力周波数 48Hz～62Hz にて。
- 出力電圧は正面出力端子で規定。

		三相個別出力 (I1、I2、I3)			加算出力	
定格出力レンジ		0.4A	4A	30A	60A (I1、I3)	90A (I1)
交流出力電圧範囲		0～10V	0～10V	0～18V 注1	0～18V 注1	0～18V 注1
交流出力電流範囲		0～0.4A	0～4A	0～30A	0～60A 注2	0～90A 注2
定格負荷 注3		25Ω	2.5Ω	0.9Ω (20A) 0.3Ω (30A)	0.45Ω (40A) 0.15Ω (60A)	0.3Ω (60A) 0.1Ω (90A)
許容負荷力率	0.7～1.0 (遅れ)					
振幅確度	各レンジフルスケールの±0.5%以内 (±0.2% typ.)					
位相設定範囲	-359.9° ～ +359.9° (遅れ設定)					
位相確度 注4	±0.3° 以内 (純抵抗定格負荷・定格出力時)					±0.5° 以内
設定分解能	振幅	0.01mA	0.1mA	1mA	1mA	1mA
	位相	0.1°				
ロードレギュレーション	振幅	±0.2% 以内 (定格出力振幅・負荷変動 100%時)				
	位相	±0.2° 以内 (定格出力振幅・負荷変動 100%時)				
ラインレギュレーション	振幅	±0.1% 以内 (定格出力振幅・電源変動 ±10%時)				
	位相	±0.1° 以内 (定格出力振幅・電源変動 ±10%時)				
ひずみ率	0.5% 以内 (純抵抗定格負荷・定格出力時)					

注1: 30A レンジ: 20A 以上、60A レンジ: 40A 以上、90A レンジ: 60A 以上では、出力可能な電圧は小さくなります。

☞「図 9-1 30A・60A・90A レンジ電流出力特性」

注2: 60A レンジ: 30A 以上、90A レンジ: 45A 以上は、瞬時(最長 2 秒間)のみの出力となります。

☞「図 9-1 30A・60A・90A レンジ電流出力特性」

注3: 電流出力定格負荷は、最大電力出力時の抵抗値と、最大電流出力時の使用可能最大抵抗値。

☞「図 9-1 30A・60A・90A レンジ電流出力特性」

注4: 0.4A、4A、30A、60A レンジは各出力相対値で規定。90A レンジは電流 1 外部信号出力を基準に規定

9.1 電流出力定格

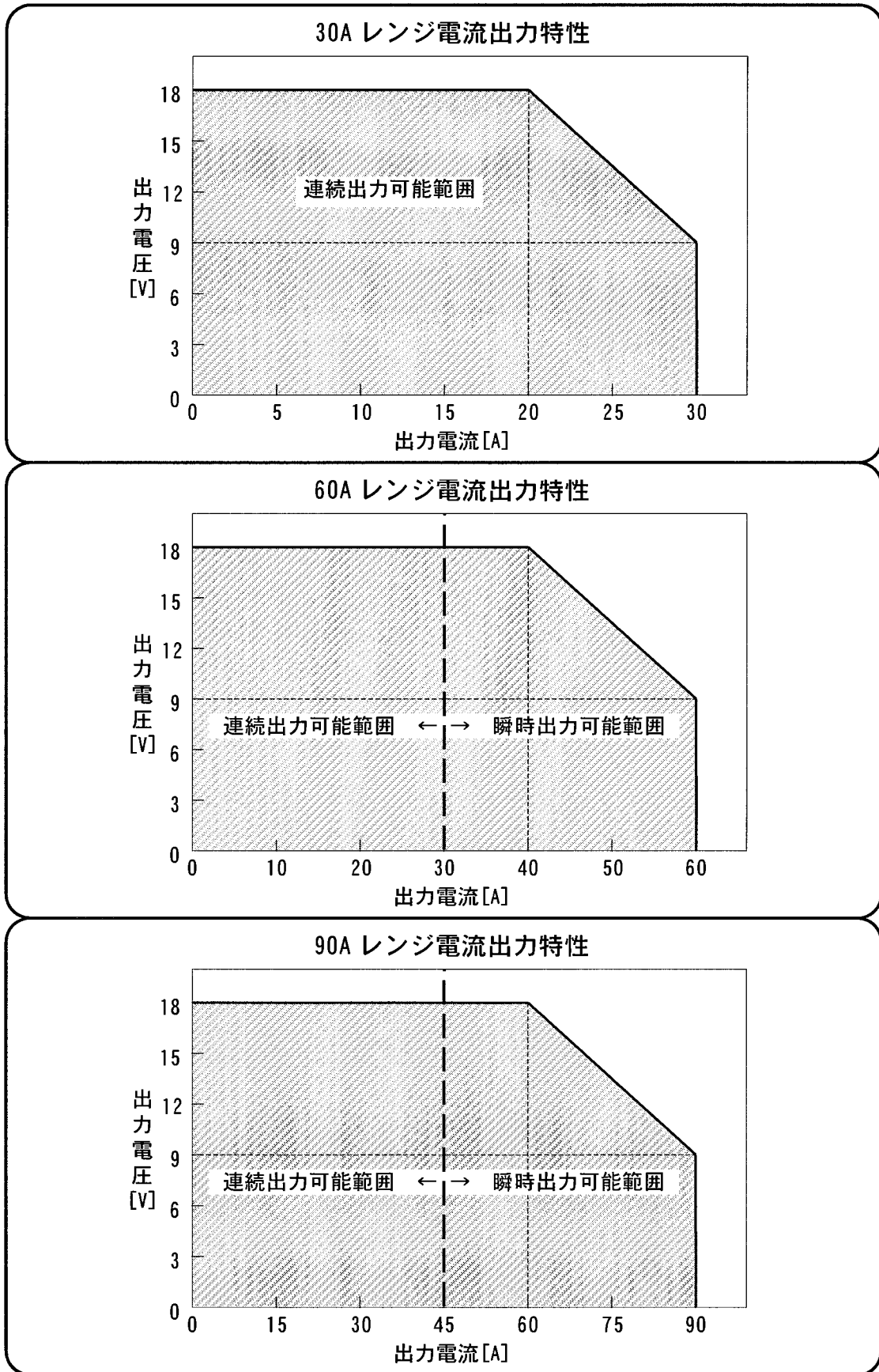


図 9-1 30A・60A・90A レンジ電流出力特性

9.1.2 直流出力

- 出力電圧は正面出力端子で規定。

		三相個別出力 (I1、I2、I3)		
定格出力レンジ		0.4A	4A	30A
直流出力 電圧範囲	DC+ 設定 時	0～+10V	0～+10V	0～+18V
	DC- 設定 時	0～-10V	0～-10V	0～-18V
直流出力 電流範囲	DC+ 設定 時	0～+0.2A	0～+2A	0～+10A
	DC- 設定 時	0～-0.2A	0～-2A	0～-10A
定格負荷 注1		50Ω	5Ω	1.8Ω
振幅確度		各レンジフルスケールの±1.0%以内(±0.5% typ.)		
直流オフセット		各レンジフルスケールの±0.5%以内		
設定分解能		0.1mA	1mA	10mA
ロード レギュレーション		±0.5%以内(定格出力振幅・負荷変動100%時)		
ライン レギュレーション		±0.1%以内(定格出力振幅・電源変動±10%時)		

注1: 定格負荷は、最大電流出力時の使用可能最大抵抗値。

9.2 信号発生部

■ 相数

3相

■ 周波数モード

50Hz 固定、60Hz 固定、内部(周波数可変)

確度 ±30ppm 以内

内部の可変範囲 10.000~200.000Hz、1mHz 分解能

外部同期、ライン同期

外部同期周波数範囲 45~65Hz

同期セトリング時間 1s 以内

■ 波形切換

正弦波

高調波 1

高調波成分の振幅・位相連続可変はできません。

次数 1~25 次同時加算

振幅 0.0~100.0%、0.1%分解能

位相 0~359°、1°分解能

高調波 2

電流出力 1 のみ有効。高調波成分の振幅・位相連続可変ができます。基本波との同期をオフにすると非同期高調波となります。

次数 1~25 次のいずれか 1 波加算

振幅 (%) 0.0~100.0%、0.1%分解能

(A) 0~電流レンジフルスケール値

位相 0.0~359.9°、0.1°分解能

基本波との同期 オン/オフ

0.4A と 4A レンジ：基本波・高調波振幅(含有率)とも、レンジフルスケールまで設定。

30A レンジ：基本波・高調波振幅(含有率)の合計が、レンジフルスケールまで設定。

任意波 (GPIB または RS-232C で波形データを設定)

直流+、直流- (内部ディップスイッチで禁止/許可を設定)

9.3 動作モード

本器には各種試験が簡便に行えるように、以下の各種の動作モードがあります。
出力急変・スイープは、同一レンジ内での動作になります。レンジを超える動作はできません。

■ マニュアルモード

パネル面設定にしたがって自由に定常・故障が出力でき、動作スタート入力、トリップ入力の影響を受けません。また、内蔵のカウンタは動作しません。

トリップ入力の状態を正面パネル面の LED でモニタできますので、リレーの動作を確認しながら出力周波数、振幅、位相、波形を操作できます。

■ ホールド (HLD) 急変モード

永久故障を模擬した故障モードで、トリップ入力動作すると増幅器出力が定常に復帰し、以降、トリップ入力変化しても増幅器出力は変化しません。

周波数・振幅・位相・波形の各要素について定常・故障の急変を行い、トリップ入力の変化により内蔵のカウンタで保護リレーの動作・復帰時間を計測します。

定常値と故障値が同じ設定値の要素は、変化しません。

ホールド急変モード時は、以下の急変制御機能が使用できます。

故障開始位相 0～359.9°、0.1°分解能 および機能のオフ
急変開始指令から、設定位相になったとき故障に急変します。

プリトリガ時間 10～6000ms、1ms 分解能 および機能のオフ
急変開始指令から、設定時間後に故障に急変します。

故障継続時間 0.001～65.000s、1ms 分解能 および機能のオフ
設定時間以内にトリップ入力がない場合は、強制的に定常に戻します。

■ ノンホールド (NHD) 急変モード

アーク故障を模擬した故障モードで、最初のトリップ入力の動作で増幅器出力が定常値となりますが、トリップ入力が再び復帰すると増幅器出力は故障となり、その後はトリップ信号によって出力が急変します。

周波数・振幅・位相・波形の各要素について定常・故障の急変を行い、トリップ入力の変化により内蔵のカウンタで保護リレーの動作・復帰時間を計測します。

定常指令を受け取ると、出力は定常値となり試験を終了します。その後はトリップ信号が変化しても増幅器出力は定常値を保ちます。

定常値と故障値が同じ設定値の要素は、変化しません。

ノンホールド急変モード時は、ホールド急変モード時と同様に急変制御機能が使用できます。

■ 動作・復帰同時計測モード

一回の急変で動作時間と復帰時間を同時に計測します。

故障待機時間 0.01～9.99s、10ms 分解能
動作時間計測後、定常出力に自動復帰させるまでの時間を設定します。

■ 通常スweep

周波・振幅・位相の各要素について、定常・故障値間をスweepします。定常値と故障値が同じ設定値の要素は、変化しません。手動スweepと自動スweepがあります。

自動スweepは、トリップ入力の変化によりスweepを自動停止し、そのときのパネル面表示により、保護リレーの動作値・復帰値の計測ができます。故障方向スweep時には、トリップ入力の動作でスweepを停止し、定常方向スweep時には、トリップ入力の復帰でスweepを停止します。

手動スweepはモディファイなどのキー入力によりスweep位置を入力します。トリップ入力の状態には影響を受けません。

スweep動作	定常→故障、故障→定常の2方向スweep動作
手動スweep	オン/オフ(オフのとき自動スweep)
スweep時間	1.0~1000.0s、0.1s 分解能

■ サーチスweep

定常・故障値間を、スweep速度を減速しながら指定された回数スweepを繰り返し、より正確な動作値または復帰値を計測します。

定常値と故障値が同じ設定値の要素は、変化しません。

スweep動作	動作値検出、復帰値検出の2種類スweep動作
判定時間	0.1s~10.0s (DSK サーチスweepと共用) トリップ入力の変化が確定しているかを判定する時間を設定します。
スweep回数	1~10回 (DSK サーチスweepと共用) 繰り返すスweep動作の回数を設定します。
出力カット	使用/不使用 (DSK サーチスweepと共用) 計測終了後に出力をオフする(使用)、しない(不使用)を設定します。

■ DSK サーチスイープ

動作時間の遅い円盤形保護リレーを最初に動作または復帰させてからサーチスイープし、短時間でより正確な動作値または復帰値を計測します。

定常値と故障値が同じ設定値の要素は、変化しません。

スイープ動作 動作値検出、復帰値検出の2種類スイープ動作

判定時間 0.1s~10.0s (サーチスイープと共用)

トリップ入力の変化が確定しているかを判定する時間を設定します。

スイープ回数 1~10回 (サーチスイープと共用)

繰り返すスイープ動作の回数を設定します。

出力カット 使用/不使用 (サーチスイープと共用)

計測終了後に出力をオフする(使用)、しない(不使用)を設定します。

トリップ待時間 0.1~10.0s

動作開始で出力急変し、トリップが変化するまでの待ち時間を設定します。

■ SOR 急変モード

脱調リレー動作確認を行うためのモードで、ステップ1(定常値)、ステップ2、ステップ3、ステップ4(故障値)の4つの振幅・位相状態を、予め設定した滞留時間で遷移し、そのときのトリップ状態を検出します。

ステップ1の滞留時間 T1 0.010~9.999s、1ms 分解能

ステップ2の滞留時間 T2 0 および 0.010~9.999s、1ms 分解能

ステップ3の滞留時間 T3 0 および 0.010~9.999s、1ms 分解能

ステップ4の滞留時間 T4 0 および 0.010~9.999s、1ms 分解能

9.4 カウンタ

急変動作のときに使用するカウンタです。保護リレーからの動作信号を、トリップ入力に接続し、保護リレーの動作時間(動特性)を計測できます。

■ カウンタモード

インタバル	急変開始から、最初のトリップ入力動作点までの時間を計測
ワンショット	最初のトリップ入力の動作幅時間を計測
トレイン	トリップ入力の動作幅の累積時間を計測
スタート計測	動作スタート入力からトリップ入力までの時間を計測

■ 計測範囲

0～9999.9ms、10.000～99.999s、100.00s～999.99s の3レンジ
自動レンジ切り換え

■ 計測精度

±(0.01%+1digit)以内

■ カウンタ設定

カウンタクリア

オート	急変動作するときカウンタ値を自動クリア
マニュアル	クリアキー入力のみでカウンタ値クリア

自動復帰

オン	ホールド急変のとき、トリップ入力動作で定常に復帰する
オフ	ホールド急変のとき、トリップ入力動作で定常に復帰せず故障を保持

9.5 出力切換器

2系統(1L、2L)の三相4線式の出力になっており、三相または単相の地絡(相間)、短絡(線間)に切り換えます。

三相は、電流出力1~3を三相4線式に結線し、1Lか2L出力を選択します。相切り換えR、S、Tにより、電流出力1~3の出力値を隣接相に切り換えます。

単相は、電流出力1を1L、電流出力3を2Lに出力します。相切り換えR、S、Tにより、一つの相間または線間を選択します。

■ 出力切換器の設定

三相

電流出力1~3を三相4線式に結線し、1Lか2L出力を選択します。

RからS、SからT、TからRに変える：電流出力1→2、2→3、3→1

RからT、SからR、TからSに変える：電流出力1→3、2→1、3→2

単相

電流出力1を1L、電流出力3を2Lに出力します。

地絡：相切り換えにてR-N間、S-N間、またはT-N間を選択

短絡：相切り換えにてR-S間、S-T間、またはT-R間を選択

■ 電流出力 1L、2L(側面端子)

出力形式 フローティング、筐体間耐電圧 AC500Vrms1分間、
SNS型メタルコネクタ6ピン(三和電気工業社製)

ピン接続 ①-R、③-S、⑤-T、②-N

9.6 マスタ/スレーブ

本シリーズは、4 台までマスタ/スレーブ接続により多相化できます。

周波数をマスタ器に同期させることで、機器間の位相設定を可能にし、周波数、出力振幅・位相について急変・スリップの同時動作をマスタ器の操作のみで行うことができます。

■ マスタ/スレーブの設定

- 単独 本器単独で使用します。
- マスタ 本器がマスタ器になります。
- スレーブ 本器がスレーブ器になります。

■ 切換器通信機能 オン/オフ

この機能は、本シリーズの出力切換器を備えている機器間で、マスタ/スレーブ時に、R、S、T の状態の同期をオン/オフする機能です。

■ 遮断相選択機能

REX4741 がマスタ、総合試験モード、線路 PD のとき、故障シーケンスの遮断時に、本器の遮断(振幅を 0)する相を設定します。

三相(全相)、R(I1)、S(I2)、T(I3)、R-S(I1 と I2)、S-T(I2 と I3)、T-R(I3 と I1)

この機能は、本シリーズ 4741 が以下の Ver ときに有効になります。

- 日本語版 1.32、1.34、1.42
- 英語版 1.33、1.35、1.43

■ 並列制御信号

マスタ/スレーブ機能で、付属のマスタ/スレーブ制御信号渡りケーブルを渡り接続するためのコネクタです。

- 形式 コモン側は筐体電位、36 ピンマルチコネクタ

9.7 パネル面設定メモリ

パネル設定を、メモリ番号 0～31 まで、書き込み、読み出しができます。

メモリ番号 32 は 50Hz 初期値、33 は 60Hz 初期設定で読み出し専用です。

一度試験条件を設定して書き込みをしておけば、次の試験のときには読み出しをするだけで再設定する必要がありません。

また、書き込みのときにコメントをつけることもできます。コメントは 10 字以内で数字、[-]、[.]が使用できます。(GPIB、RS-232C の場合は、カナとアルファベットも使用できます)

書き込んだメモリは消去できます。消去はメモリ 0～31 の全内容を消去します。

9.8 その他の機能

■ 増幅器出力オン/オフ制御

各相個別オン/オフ、全相一括オン/オフ(オンは内部ディップスイッチで禁止/許可)

■ PSW モード(正面パネルの故障指令キーの動作を設定)

オルタネート(一度押すと故障を保持)、モーメンタリ(押すと故障、離すと定常)

■ 位相設定マイナス 無/有

■ 三相一括

三相の設定値(振幅または位相)を同時に変更できます。

■ 平衡三相

カーソルのある出力を基準とした平衡三相状態を設定できます。

■ 位相反転

カーソルのある出力の位相を 180° 反転します。

■ ビープ音設定 オン/オフ

9.9 各種入出力

■ 外部信号 出力

本器内部シンセサイザ出力を、外部増幅器の信号源として使用できます。

出力相数	電流三相の3相
出力形式	不平衡、コモン側は筐体電位、BNC コネクタ
出力電圧	1Vrms (各レンジ定格値設定時)
出力位相	電流出力端子と同相
出力インピーダンス	10Ω以下

■ 外部信号 入力

本器の電力増幅器に、外部信号を入力できます。

入力相数	電流三相の3相
入力形式	不平衡、コモン側は筐体電位、BNC コネクタ
入力電圧	1Vrms (各レンジ定格出力)
入力位相	電流出力端子と同相
入力インピーダンス	10kΩ

■ 動作スタート入力

急変・スイープ動作の開始を外部信号で行うための信号入力です。

入力の論理設定とストップ設定があります。ストップ設定「使用」は、信号の復帰で急変・スイープ動作を中止できます。

入力形式	電圧および接点、バインディングポスト
電圧入力	フローティング、筐体間耐電圧 AC250Vrms1 分間
電圧入力範囲	0～+130V
入力インピーダンス	20kΩ
スレシヨルド電圧	High レベル: +2.5V Low レベル : +1.0V
接点入力	フローティング、筐体間耐電圧 AC250Vrms1 分間
開放電圧	+5V
短絡電流	10mA
論理設定	印加 a、除去 b
ストップ設定	使用、不使用

■ トリップ入力

保護リレーの動作信号入力端子です。カウンタと定常・故障の制御や、スリーブ動作を自動停止するのに使用します。入力の論理設定とチャッタ除去機能があります。

入力形式	電圧および接点、バインディングポスト	
電圧入力	フローティング、筐体間耐電圧 AC250Vrms1 分間	
電圧入力範囲	0～+130V	
入力インピーダンス	20k Ω	
+2.5V 端子スレシヨルド電圧	High レベル:	+2.5V
	Low レベル :	+1.0V
+8V 端子スレシヨルド電圧	High レベル:	+8.0V
	Low レベル :	+5.0V
+50V 端子スレシヨルド電圧	High レベル:	+50.0V
	Low レベル :	+40.0V
接点入力	フローティング、筐体間耐電圧 AC250Vrms1 分間	
開放電圧	+5V	
短絡電流	10mA	
論理設定	印加 a、除去 b	
チャッタ除去時間	1～100ms、1ms 分解能 および機能のオフ	

■ 急変指令入力

本器の出力を、定常から故障に直接制御するための外部信号入力です。High のとき定常、Low のとき故障出力となります。

本器が、当社製 4705A(REMOTE OUTPUT)からの指令によって制御される場合に接続して使用します。

入力形式	ロジック信号、コモン側は筐体電位、バインディングポスト	
電圧入力範囲	0～+130V	
入力インピーダンス	10k Ω	
スレシヨルド電圧	High レベル:	+2.5V
	Low レベル :	+1.0V

■ 急変指令遅延出力

本器の出力が急変したとき変化する信号です。本器が故障出力のとき Low になります。

本器が、当社製 4705A(REMOTE INPUT)を制御する場合に接続して使用します。

出力形式	ロジック信号、コモン側は筐体電位、バインディングポスト	
電圧出力範囲	0～+5V	

■ 急変指令直接出力

本器が動作を開始したとき変化する信号です。本器が動作中に Low になります。

本器が、当社製 4705A(REMOTE INPUT)を制御する場合に接続して使用します。

出力形式	ロジック信号、コモン側は筐体電位、バインディングポスト	
電圧出力範囲	0～+5V	

9.9 各種入出力

■ プリトリガ出力

オシロなどの起動用信号です。

本器が動作を開始したとき電圧出力は Low、接点出力は短絡になり、急変指令直接出力が復帰してから約 0.1s 後に復帰します。

出力形式	電圧および接点、バインディングポスト
電圧出力	コモン側は筐体電位
電圧出力範囲	0～+5V
接点出力	フローティング、筐体間耐電圧 AC250Vrms1 分間
接点容量	AC30V/0.1A、DC30V/0.2A

■ 周波数同期信号入力

本器の出力周波数を外部信号に同期するとき使用します。信号の立ち下がりが、内部基準位相 0° となります。

当社製 4705A(SYNC OUTPUT)に接続して使用します。

入力形式	ロジック信号、コモン側は筐体電位、バインディングポスト
電圧入力範囲	-30～+30V
スレショルド電圧	High レベル:+2.5V Low レベル :+1.5V

■ 周波数同期信号出力

本器の出力周波数に同期した出力信号です。信号の立ち下がりが内部基準位相 0° となります。

当社製 4705A(SYNC INPUT)に接続して使用します。

出力形式	ロジック信号、コモン側は筐体電位、バインディングポスト
電圧出力範囲	0～+5V

■ 周波数同期信号入力 (TPR-33)

本器の出力周波数を外部信号に同期するとき使用します。信号の立ち上がりが内部基準位相 0° となります。

京濱電測社製 TPR-33N(SOURCE SIGNAL OUTPUT)と接続するとき使用します。

入力形式	不平衡、コモン側は筐体電位、RM12 丸型メタルコネクタ 2 ピン(ヒロセ電機社製)
電圧入力範囲	-30～+30V
スレショルド電圧	High レベル:+2.5V Low レベル :+1.5V

■ 周波数同期信号出力 (TPR-33)

本器の出力周波数に同期した出力信号です。信号の立ち上がりが内部基準位相 0° となります。

京濱電測社製 TPR-33N(SOURCE SIGNAL INPUT)と接続するとき使用します。

出力形式	不平衡、コモン側は筐体電位、RM12 丸型メタルコネクタ 2 ピン(ヒロセ電機社製)
出力インピーダンス	600Ω
出力レベル	-10～+10V

■ 急変制御信号入力 (TPR-33)

本器の出力を、定常から故障に直接制御するための外部信号入力です。High のとき定常、Low のとき故障出力となります。

京濱電測社製 TPR-33N(CONTROL SIGNAL OUT)と接続するときに使用します。

入力形式

不平衡、コモン側は筐体電位、RM12 丸型メタルコネクタ 3 ピン(ヒロセ電機社製)

電圧入力範囲 0～+130V

スレシヨルド電圧 High レベル:+2.5V

Low レベル :+1.0V

■ 急変制御信号出力 (TPR-33)

本器の出力が急変したとき変化する信号です。本器が故障出力のとき Low になります。

京濱電測社製 TPR-33N(CONTROL SIGNAL IN)と接続するときに使用します。

出力形式

不平衡、コモン側は筐体電位、RM12 丸型メタルコネクタ 3 ピン(ヒロセ電機社製)

電圧出力範囲 0～+12V

■ 拡張外部応答入力

拡張外部応答入力は、拡張応答入力ボックス(オプション)を接続し、トリップ入力を 255 チャンネルまで拡張するためのコネクタです。

出力形式 50 ピンマルチコネクタ

信号形式 応答信号入力はフローティング、筐体間耐電圧 AC250Vrms1 分間
信号選択のための制御出力は筐体電位

選択アドレス 0～255

同時選択禁止信号 1 ビット

電源出力 +24V、100mA

9.10 インタフェース

9.10.1 GPIB

RS-232C とは同時に使用できません。

■ 設定項目

電源スイッチ、GPIB アドレスおよび RS-232C のパラメタを除く、正面パネル設定のすべて。
任意波形データ

■ 使用コード

ISO 8bit コード(カタカナフォント)、アルファベットの大文字・小文字の区別なし

■ SRQ 発生要因

出力オーバロード、カウンタ計測終了、スイープ終了、エラー発生

■ SRQ マスク

個別マスク可能

■ インタフェース機能

SH1、AH1、T5、L4、SR1、RL1、PP0、DC1、DT0、C0

9.10.2 RS-232C

GPIB とは同時に使用できません。

■ 設定項目

電源スイッチ、GPIB アドレスおよび RS-232C のパラメタを除く正面パネル設定のすべて。
任意波形データ

■ ボーレート

300、600、1.2k、2.4k、4.8k、9.6k の 6 点切り換え

■ データビット長

8 ビット

■ ストップビット長

1 ビットまたは 2 ビット

■ パリティ

偶数、奇数、無し

9.11 一般事項

■ 電源

48Hz～62Hz AC85V～115V、AC180V～240V

■ 最大消費電力

1800VA(最大定格電力 1080W 出力時) **注1**

■ 耐電圧

電源入力一括	対	筐体間	AC1500V	1分間
電圧出力一括	対	筐体間	AC 500V	1分間
電流出力一括	対	筐体間	AC 500V	1分間
トリップ入力	対	筐体間	AC 250V	1分間
動作スタート入力	対	筐体間	AC 250V	1分間
プリトリガ接点出力	対	筐体間	AC 250V	1分間
制御電源出力	対	筐体間	AC 250V	1分間

■ 性能保証温湿度

+15～+35℃、5～85%RH

☞「図 9-4 周囲温度・湿度範囲」

ただし、絶対湿度は 1～25g/m³、結露なきこと

■ 動作保証温湿度

0～+40℃、5～85%RH

☞「図 9-4 周囲温度・湿度範囲」

ただし、絶対湿度は 1～25g/m³、結露なきこと **注2**

■ 保管条件温湿度

-10～+50℃、5～95%RH

☞「図 9-4 周囲温度・湿度範囲」

ただし、絶対湿度は 1～25g/m³、結露なきこと

■ 外形寸法

430(W)×299(H)×469(D)mm

☞「図 9-5 外形寸法図」

ただし、突起物を含まず

■ 質量

26.5kg

注1：電源ケーブル(片端 100V 用コンセント、15Amax)を使用するときは、入力電源電圧 AC85V～115V によって、出力可能な最大電力は、「図 9-2 入力電圧 AC85V～115V(電流 15A) 対 出力可能最大電力」のようになります。

注2：最大定格電力 1080W(純抵抗負荷、三相 20A18V 等)出力で連続運転可能な周囲温度は、入力電源電圧 AC85V～115V、AC180V～240V によって、「図 9-3 入力電圧 対 最大定格電力出力連続運転可能周囲温度」のようになります。

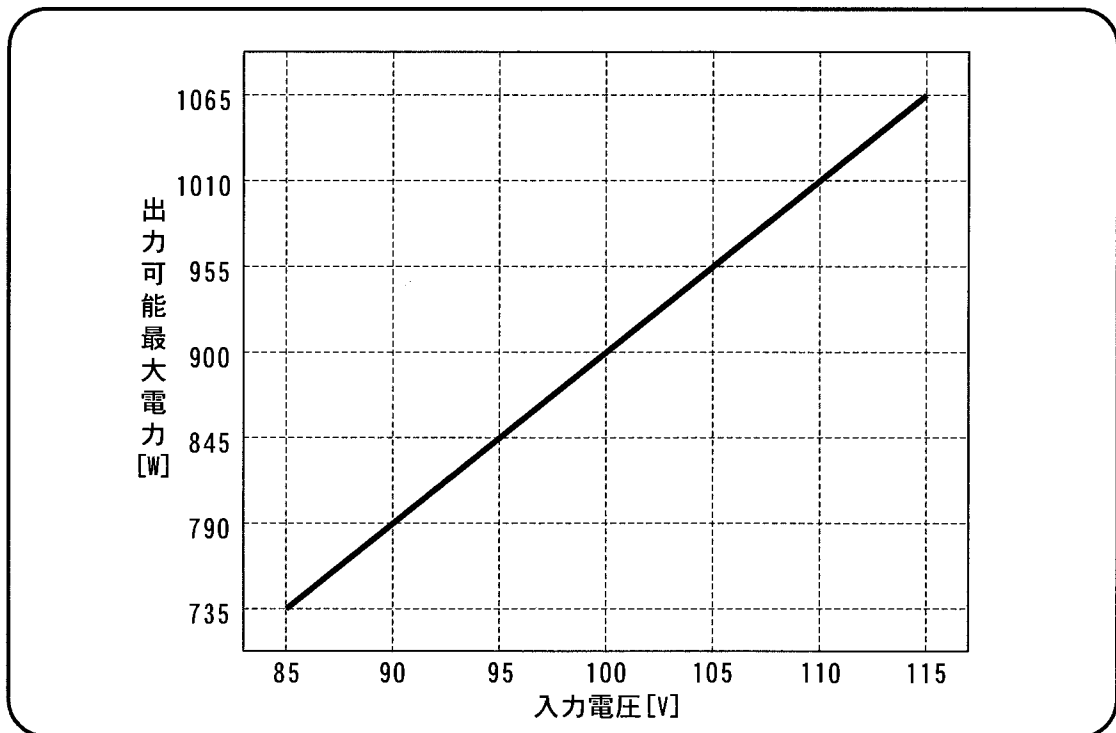


図 9-2 入力電圧 AC85V~115V(電流 15A) 対 出力可能最大電力

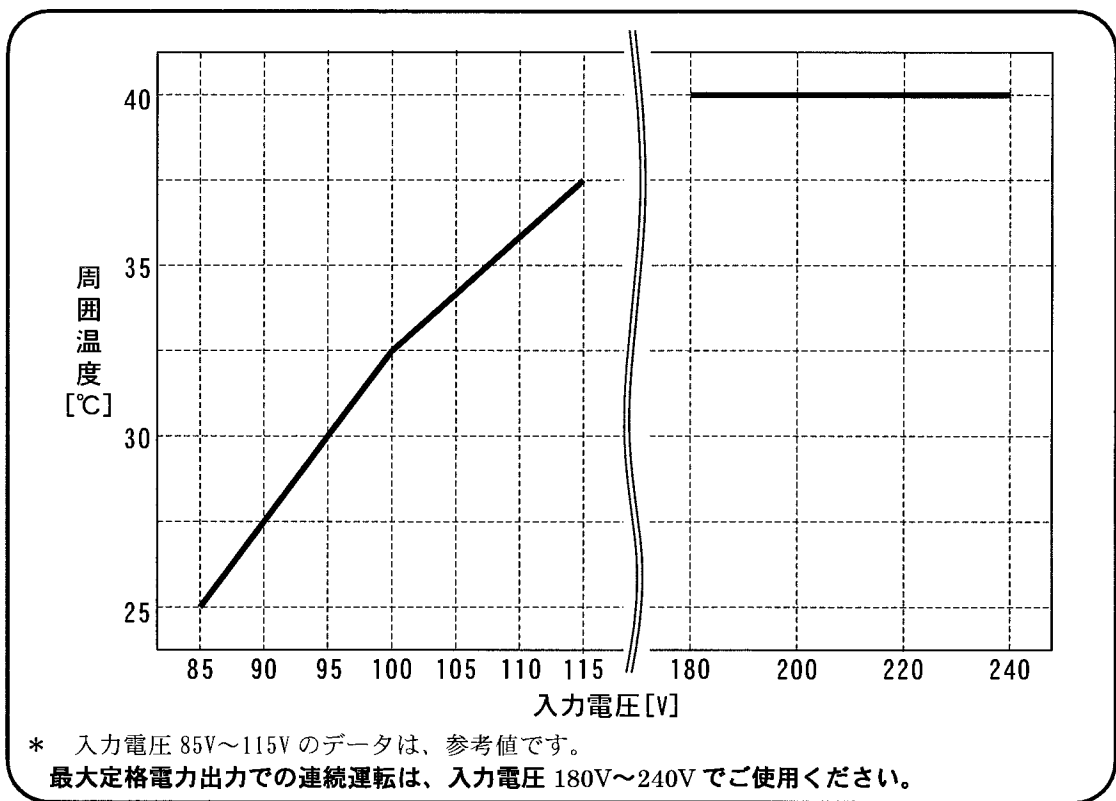


図 9-3 入力電圧 対 最大定格電力出力連続運転可能周囲温度

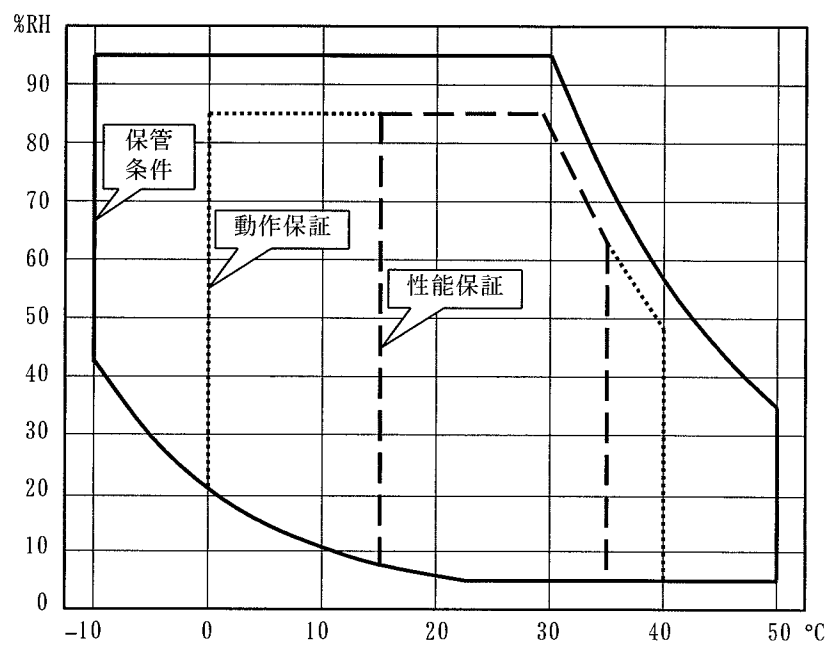


图 9-4 周围温度・湿度範圍

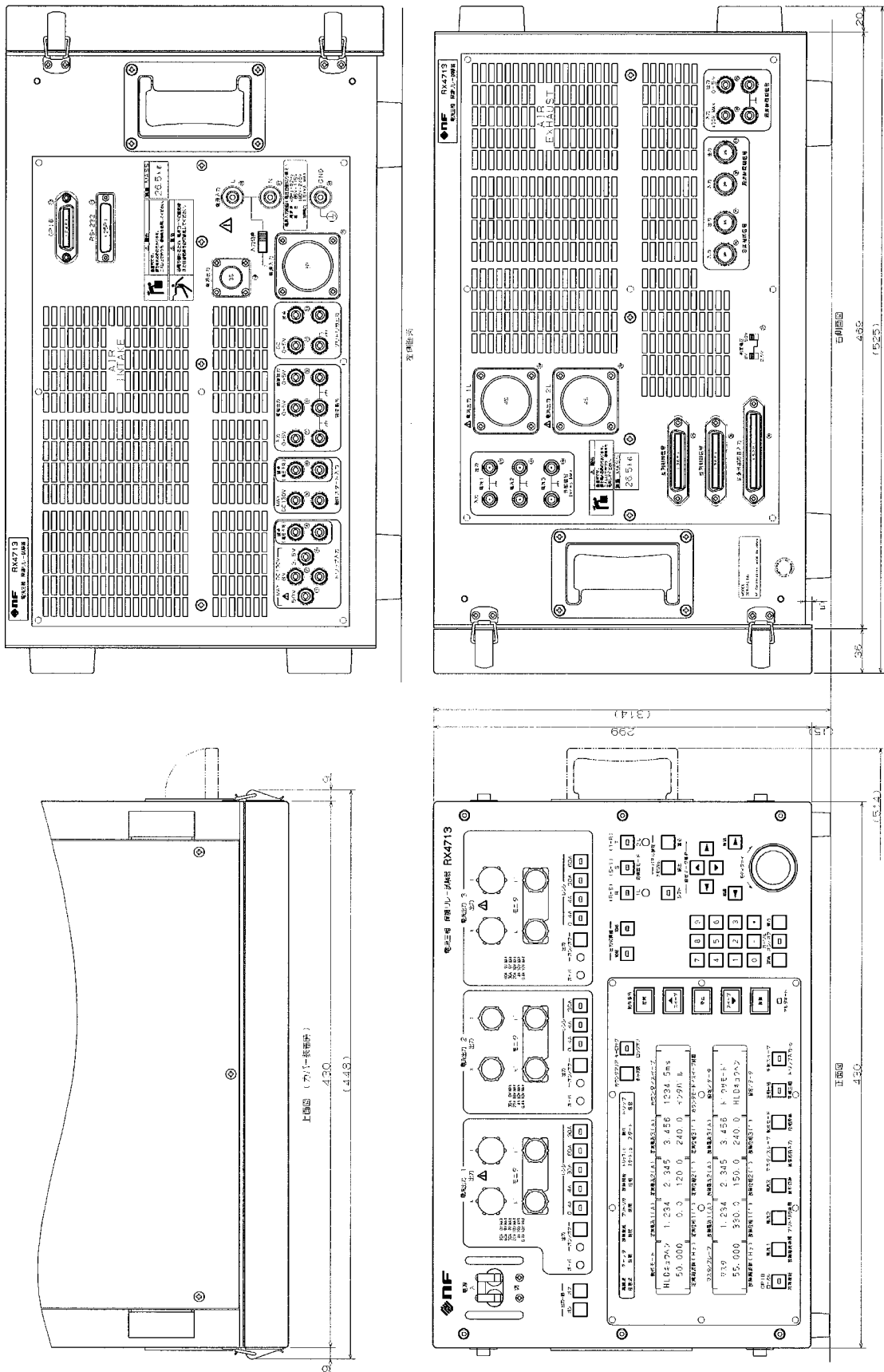


図 9-5 外形寸法図

———— 保 証 ————

本器は、株式会社エヌエフ回路設計ブロックが十分な試験および検査を行って出荷しております。

万一製造上の不備による故障または輸送中の事故などによる故障がありましたら、当社または当社代理店までご連絡ください。

当社または当社代理店からご購入された本器の、正常な使用状態において発生した部品および製造上の不備による故障など、当社の責任に基づく不具合については、納入後1年間の保証をいたします。

この保証は、保証期間内に当社または当社代理店にご連絡いただいた場合に、無償修理をお約束するものです。

なお、この保証は日本国内においてだけ有効です。日本国外で使用する場合は、当社または当社代理店にご相談ください。

下記の事項に該当する場合は、保証期間内でも有償となります。

- 取扱説明書に記載されている使用方法、および注意事項に反する取り扱いや保管によって生じた故障
- お客様による輸送や移動時の落下、衝撃などによって生じた故障、損傷
- お客様によって本器に改造が加えられている場合
- 外部からの異常電圧および本器に接続されている外部機器の影響による故障
- 火災、地震、水害、落雷、暴動、戦争行為、およびその他天災地変などの不可抗力的事故による故障、損傷
- 磁気テープや電池などの消耗品の補充

———— 修理にあたって ————

万一不具合があり、故障と判断された場合やご不明な点がありましたら、当社または当社代理店にご連絡ください。

ご連絡の際は、型式名(または製品名)、製造番号(銘板に記載の SERIAL 番号)とできるだけ詳しい症状やご使用の状態をお知らせください。

修理期間はできるだけ短くするよう努力しておりますが、ご購入後5年以上経過している製品のときは、補修パーツの品切れなどによって、日数を要する場合があります。

また、補修パーツが製造中止の場合、著しい破損がある場合、改造された場合などは修理をお断りすることがありますので、あらかじめご了承ください。

— お 願 い —

1. 取扱説明書の一部または全部を、無断で転載または複製することは固くお断りします。
 2. 取扱説明書の内容は、将来予告なしに変更することがあります。
 3. 取扱説明書の作成に当たっては万全を期しておりますが、万一、ご不審の点や誤り、記載漏れなどにお気づきのことがございましたら、当社または当社代理店にご連絡ください。
 4. 運用した結果の影響については、3. 項に関わらず、責任を負いかねますのでご了承ください。
-

RX 4713 取扱説明書

株式会社エヌエフ回路設計ブロック
〒223-8508 横浜市港北区綱島東 6-3-20
TEL 045-545-8111
<http://www.nfcorp.co.jp/>

© Copyright 2005, **NF Corporation**

