

黒文字：項目

緑文字：測定条件

赤文字：管理値

抑制電流値（ I_c ）；

- ・ I_c 通電の場合： $I_o = \text{整定値} \times 130\%$ I_o は進み115度 I_c を8mAから下げる

$$I_c = 5 \text{ mA} \pm 1 \text{ mA}$$

- ・ V_o 印加の場合： $I_o = \text{整定値} \times 130\%$ I_o は遅れ155度 V_o を350Vから下げる

$$V_o = 50 \text{ Hz} \quad 265 \text{ V} \pm 20\% = 212 \sim 318 \text{ V}$$

$$60 \text{ Hz} \quad 220 \text{ V} \pm 20\% = 176 \sim 264 \text{ V}$$

動作電流値（ I_o ）； I_c 、 V_o 印加は不要

$$\text{整定値} \times \pm 10\%$$

動作時間1； I_c 、 V_o 印加は不要

- ・ $I_o = \text{整定値} \times 130\%$

瞬時；50～100ms

限時；整定値±50ms

動作時間2； I_c 、 V_o 印加は不要

- ・ $I_o = \text{整定値} \times 400\%$

瞬時；50～100ms

限時；整定値+0～-50ms

位相特性＜非接地＞

- ・ 抑制電流 $I_c = 6.5 \text{ mA}$ の場合

I_o 整定値0.2Aにおいて $I_o = 1 \text{ A}$ を通電する。

遅れ； 130 ± 20 度

進み； 55 ± 20 度

- ・ 抑制電圧 V_o 印加の場合（350V/50Hz, 290V/60Hz）

I_o 整定値0.2Aにおいて $I_o = 1 \text{ A}$ を通電する。

遅れ； 40 ± 20 度

進み； 145 ± 20 度

位相特性＜PC接地＞

- ・ 抑制電流 $I_c = 6.5 \text{ mA}$ の場合

I_o 整定値0.2Aにおいて $I_o = 1 \text{ A}$ を通電する。

遅れ； 160 ± 10 度

進み； 30 ± 20 度

- ・ 抑制電圧 V_o 印加の場合（350V/50Hz, 290V/60Hz）

I_o 整定値0.2Aにおいて $I_o = 1 \text{ A}$ を通電する。

遅れ； 70 ± 10 度

進み； 120 ± 20 度