

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300V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
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 $\pm 50\text{ms}$

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 $+0 \sim -50\text{ms}$

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