

インバータ制御の特長について従来の方式と比較しながら 下表でご紹介いたします。

				_						
				VVVF	一次可変電圧制御			メカニカル・ロード ブレーキ制御	ェレクトリカル・ロード ブレーキ制御	DC ダイナミック ブレーキ制御
制御方式			5 式	インバータ	サイリスタ新 サイリスタ 制御 (CR-TN・CR-C)	計御シリーズ サイリスタ 制御 (CR-B制御)	 リアクトル制御 (BL制御)	油圧押上機・ ブレーキ制御 (MB制御)	うず電流 ブレーキ制御 (AS制御)	DCダイナミック 制御 (DY制御)
適 用 モ ー タ (kW)				450kW	(on in on o)	350kW	(高圧750kW) 350kW			(高圧750kW) 350kW
			- タ		110kW			90kW	200kW	
						15kW		5. 5kW	5. 5kW	55kW
Name of the state				2. 2kW	2. 2kW		2. 2kW			
	速度制御範囲			±5%~±200%		±5%~±95%	±5%~±95%	-20%~-30%	+20%~-50%	-10%~-50%
) 	速 度 変 動 率			ベクトル制御時001%	5%	3%	5%	約20%	10%	40~50%
速	速度制御の有無			有	有	有	有	無	有	無
	ブラシ・ スリップリングの有無			無	有	有	有	有	有	有
接点・無接点(一次)			(一次)	無接	接	無接	無接	接	接	接
接	接点・無接点(二次)			無接	接	接	接	接	接	接
	ステップ・ ス テ ッ プ レス 制 御			ステップレス 可	ステップレス 可	ステップレス 可	ステップレス 可	ステップ	ステップ	ステップ
巻上・俯仰・引込用	負荷	軽荷重	高速運転	(O	×	×	×	×	×	×
		軽負荷	苛巻下け	©	0	0	0	0	0	×
			· ロード	o	©	0	0	0	0	0
		プラス	・マイナス する 負 荷		0	©	©	×	0	×
	特殊制御	揃退	運 転	. ⊚	0	0	0	×	0	×
			ティング	. 0	0	0	0	×	×	×
横・走行・旋回用	特殊制御	揃 退	運転	(O	0	0	0	(適用しない)	0	
		スター	ョン ト・ストップ	©	©	©	©		0	電気制動としてのみ適用
			、制 動	ı ⊚	0	0	0		0	0
用		定位	置停业	. ©	©	©	©		0	
対	象	クレ	一 ン 例	全クレーン	一般天井クレーン	同左 (特に超低速 無接点化の要 求時、鉄鋼ク レーンアン ローダ	製鋼クレーン 分塊クレーン レードル ストリッパ ソーカ	一般天井クレーン 小形門形クレーン 小形ジブクレーン	一般天井クレーン 鉄鋼クレーン	鉄鋼クレーン アンローダ ジブクレーン

◎最適、○適、×適用不可