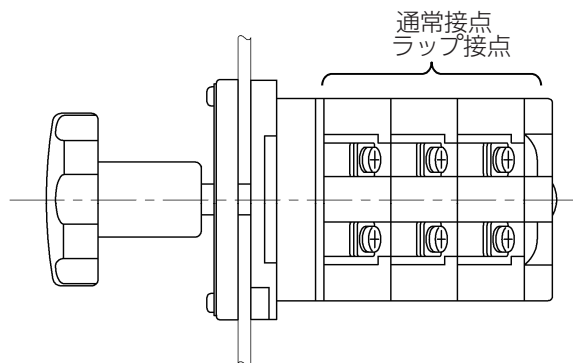


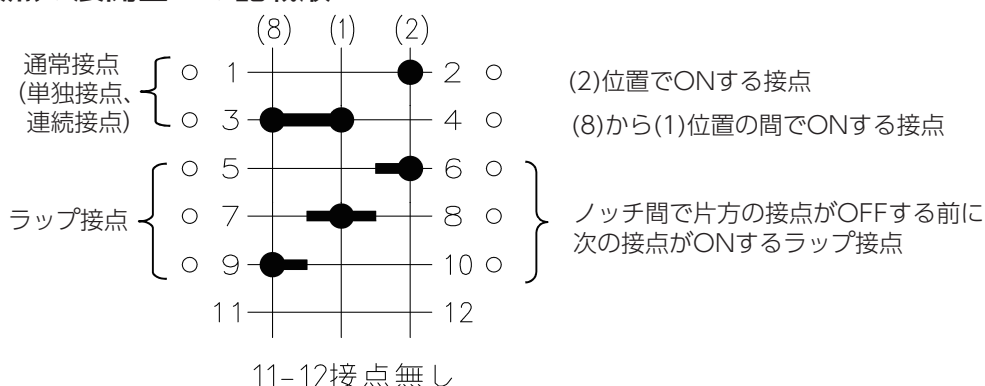
接点構成の展開方法（オーダー品）

操作開閉器の接点は下図のようにハンドル側から通常接点（単独接点、連続接点）、ラップ接点の順番に組み込みますので、接点構成を描き表す際も、上から通常接点（単独接点、連続接点）、ラップ接点、の順番で記入してください。

各接点の組み込み順



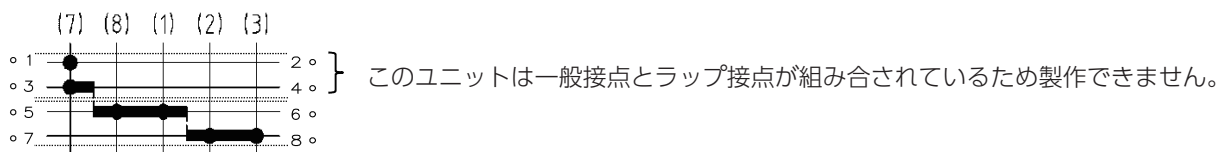
各接点の展開図への記載順



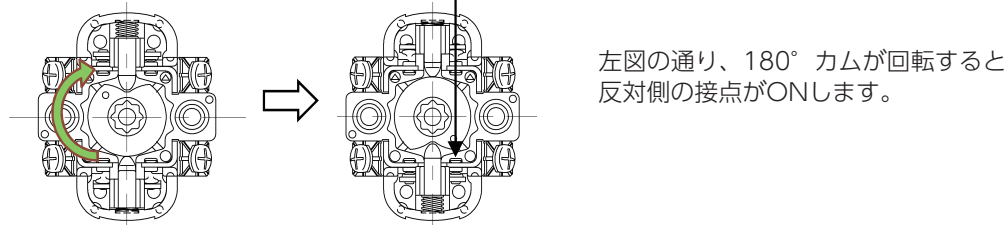
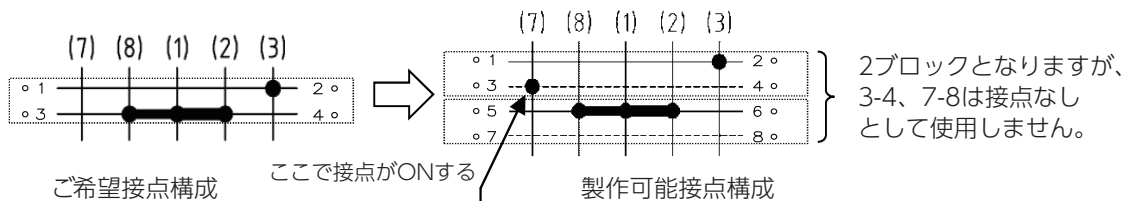
接点構成展開時の注意事項

ユニットの組み合わせについて

- ①単独接点と連続接点は同一ユニットでの組合せは可能ですが、ラップ接点は組合せが出来ません。
 (一つのユニットに一つのカムを使用しますので、製作可能な組合せにつきましては、A-153頁のカム一覧表をご参照ください)

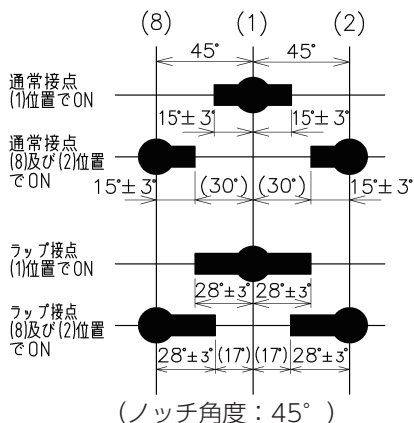


- ②一つのユニットは2回路の接点で構成されていますが、カムの形状と一对の接点が180°の位置関係にありますので、ご希望の接点構成を一つのブロックで製作できない場合があります。
 (特に5ノッチ：180° 以上の場合、下図のように2つのブロックで構成する必要があります)



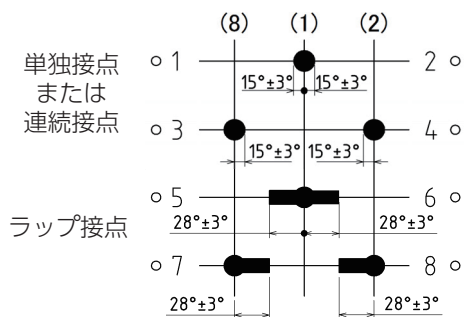
動作角度および動作余裕角度について

操作開閉器の通常接点（単独、連続接点）、ラップ接点の動作角度および動作余裕角度につきましては、下図のように設定して管理しております。



瞬時ラップについての注意

単独接点、連続接点、ラップ接点は、それぞれ動作角度に $\pm 3^\circ$ の余裕角度が設定されております。そのため、下図のように単独接点（または連続接点）とラップ接点が混在する接点構成においては、瞬間的に接点がラップする場合があります。



1-2の単独接点（または連続接点）の最大動作角度： $15^\circ + 3^\circ = 18^\circ$
 7-8のラップ接点の最大動作角度 $28^\circ + 3^\circ = 31^\circ$
 操作角度 45° に対し、最大動作角度が $18^\circ + 31^\circ = 49^\circ$ となり、瞬間的にラップする可能性があります。

3-4の単独接点（または連続接点）の最大動作角度： $15^\circ + 3^\circ = 18^\circ$
 5-6のラップ接点の最大動作角度 $28^\circ + 3^\circ = 31^\circ$
 操作角度 45° に対し、最大動作角度が $18^\circ + 31^\circ = 49^\circ$ となり、瞬間的にラップする可能性があります。

最大ユニット数および最大接点数

仕様	手動復帰	自動復帰
最大ユニット数	10	6
最大同時開極接点数	6	4
// (ラップ接点)	5	3

- ・最大同時開極接点数とは、捻回操作の各位置で閉の状態から同時に開き始める接点の最も多い数です。但し、自動復帰式の数は右または左から中央位置に戻る段階での最も多い方の数です。
- ・手動復帰式のノッチ間操作は中間位置で停止する場合がありますので、確実に切替操作をしてください。

カム種類

