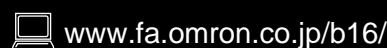



电子热敏继电器

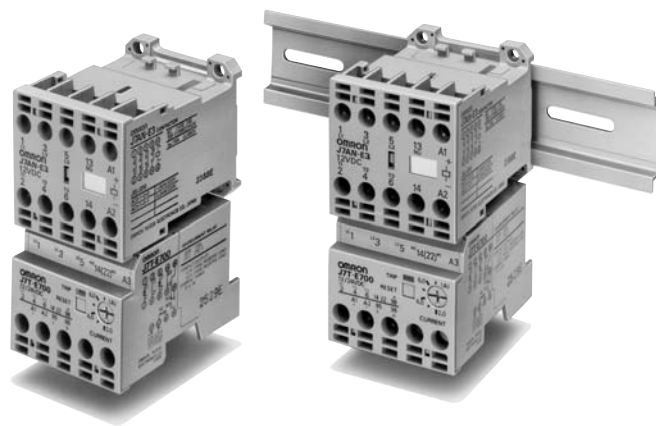
J7T



追求与高灵敏度接触器J7AN、J7ARN组合使用的高可靠性

- 通过以JEM1356为标准的动作特性，和马达的保护协调非常容易。
- 额定绝缘电压达到国际化对应的660V。
- 控制用电压DC12/24V的多样性增加了选择时的灵活性。
- 独立的1c接点使与PLC的通信变得容易。

 参见D-166~D-167页
「共通注意事项」



种类

● 电子热敏继电器

度盘设定范围	额定电压	晶体管输入	型号
0.5~1.75A	DC 12/24V (共用)	PNP	J7T-E170
1~3.5A			J7T-E350
2~7A			J7T-E700
4~14A			J7T-E141
0.5~1.75A		NPN	J7T-E170-1
1~3.5A			J7T-E350-1
2~7A			J7T-E700-1
4~14A			J7T-E141-1

注. 关于晶体管输入, 请参阅D-178页。

额定值/性能

■ 额定值

额定绝缘电压	电动机电路	AC660V
	控制电路	AC/DC 30V
操作电压	DC 12/24V (共用)	
操作电路电流 *1	外加DC12V时	7.5mA(TYP)
	外加DC 24V时	
输出接点电路 *2 额定负载	DC 24V 0.5A 阻性负载 DC 24V 0.1A L/R=7ms	
	接点结构	AC 24V 0.2A 阻性负载
		AC 24V 0.05A cosφ=0.4
1b+1c		

注. 即使在跳闸后复位时, 也必须输入额定电压。

*1. 复位时的电流。跳闸时大约0.1s间约40mA的电流, 在跳闸后约有12mA的电流流动。

*2. 1c作为操作输入端子独立。另外, 型号J7T-E□□□-1没有独立的1c接点。

*1. 相关规格: 以JEM1356、IEC292、JIS C8325为标准。

*2. 如果包括纹波, 则谷值电压在9.6V以上。

*3. 电动机电路之间、电动机电路和控制电路全体之间。

*4. 在接触器上设置, 安装到DIN导轨上时为10~48~10Hz, 单振幅0.75mm (双振幅为1.5mm)。

*5. 在接触器上设置, 安装到DIN导轨上时为70m/s²。

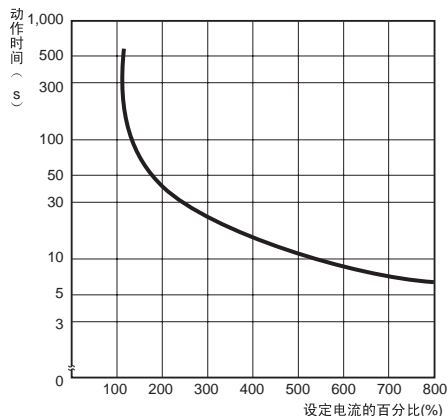
■ 性能

超载因素 (参照下页)	动作时	110%±5%
	105%	2h以内不动作 *1
	120%	热起动1h以内动作 *1
	200%	热起动2min以内动作 *1
缺相因素	600%	冷起动6~11s动作 *1
	2相100%1单相 90%	2h以内不动作 *1
2相115%1单相 0%		1h以内动作 *1
温度的影响(-10~+55℃)		动作值±10% (参照下页)
操作电源的影响(10.2~26.4V)		动作值±3% (参照下页)
频率的影响(95~100~105%)		动作值±3% (参照下页)
操作电压 *2		DC 10.2~26.4V
耐电压 *3		AC 2,500V 1min
振动	耐久	10~58~10Hz 单振幅0.75mm (双振幅1.5mm)
	误动作 *4	10~58~10Hz 单振幅0.75mm (双振幅1.5mm) (置位、复位相同)
冲击	耐久	200m/s ²
	误动作 *5	100m/s ² (置位、复位相同)
使用温度范围		-10~+55℃ (但不应结冰、结露)
使用湿度范围		35~85%RH

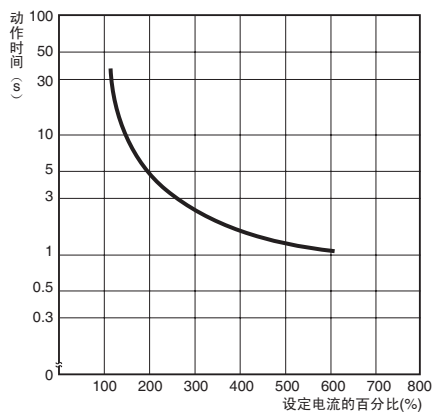
■ 参考数据

● 过载因素

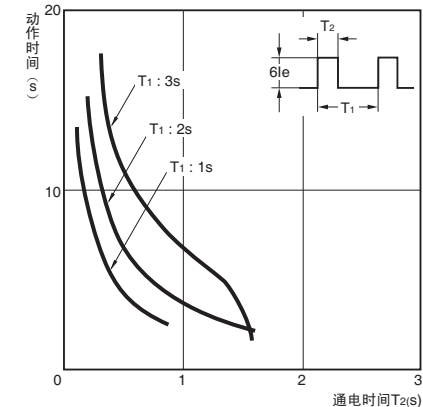
冷起动(TYP.)



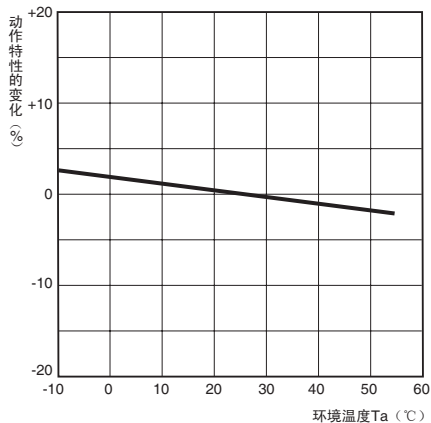
热起动(TYP.)



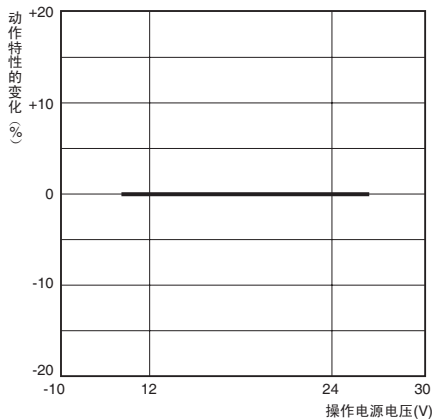
微动试验热起动(TYP.)



● 环境温度的影响(TYP.)



● 操作电压的影响



● 频率的影响

