

Một Số Chi Tiết Cụ Thể Về Bộ Điều Khiển Tốc Độ Cao Cấp

Trong khi vẫn duy trì được các chức năng điều khiển tốc độ cần thiết, sự ổn định của tốc độ, tính dễ sử dụng được cải thiện và điều này được thực thi qua chức năng phát tín hiệu đầu ra bằng đèn báo hiệu.

MSC-1, góp phần làm hệ thống gọn nhẹ hơn do kích thước nhỏ gọn của nó.

Thiết bị hiện tại có thể đạt được chức năng và hiệu suất cao với giá cả có thể chấp nhận được.

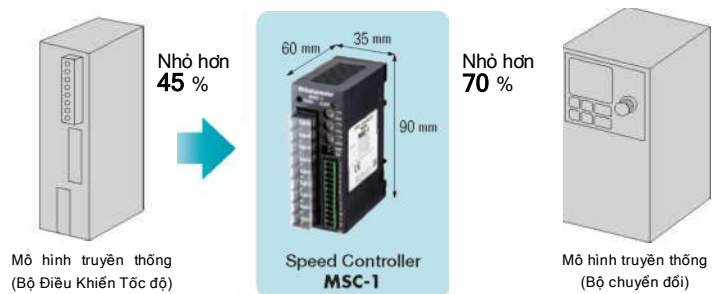


Kích Thước Nhỏ giúp Thiết Kế Thiết Bị Nhỏ Gọn

Bộ điều khiển tốc độ này tiết kiệm không gian cài đặt.

So với các mô hình của bộ điều khiển tốc độ truyền thống, thể tích của nó đã giảm khoảng 45%.

Để cài đặt, bộ điều khiển tốc độ có thể được dán trực tiếp trên thanh DIN rộng 35 mm.

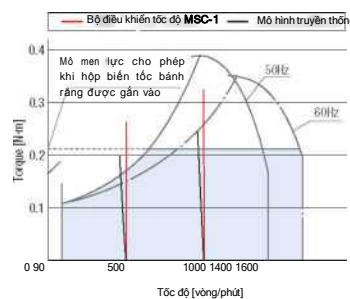


Hiệu Suất của Bộ Điều Khiển Tốc Độ

Sự điều tốc (Đến tải) được cải thiện.

Bằng cách dùng CPU để điều khiển mạch, sự điều tốc (đến tải) được cải thiện so với mô hình truyền thống. Điều này cho phép hệ hoạt động ở tốc độ định trước ổn định hơn so với mô hình truyền thống.

Sự khác nhau trong thay đổi tốc độ giữa **MSC-1** và các mô hình truyền thống



Đường thẳng đứng biểu diễn sự thay đổi tốc độ do sự tốc độ thiết lập, khi mô men lực tải thay đổi. Rõ ràng, có sự thay đổi nhỏ đối với tốc độ thiết lập (it nghiêng trong đường thẳng đứng).

Nhiều từ bộ điều khiển ít hơn.

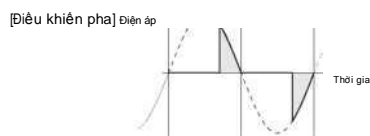
Bộ chuyển đổi điều khiển tốc độ động cơ bằng cách dùng phương pháp điều khiển PWM để điều khiển biên độ của nguồn áp đến động cơ và tần số. Bộ điều khiển tốc độ điều khiển tốc độ động cơ bằng cách dùng phương pháp điều khiển pha để điều khiển biên độ của nguồn áp đến động cơ. Với phương pháp điều khiển pha, không có công tắc ON/OFF thường xuyên của nguồn áp như bộ chuyển đổi, vì vậy, nhiều được tạo ra ít hơn.

Dùng Bộ Chuyển Đổi và Động Cơ Xoay Chiều Ba Pha



Chuyển mạch 300 lần trong một chu kỳ.
[Điều kiện...Tần số mạng: 15 kHz/
Tần số thiết lập: 50 Hz]

MSC-1 và Động Cơ Điều Khiển Tốc Độ



Chuyển mạch 2 lần trong một chu kỳ.
[Điều kiện...Tần số nguồn nuôi: 50 Hz]