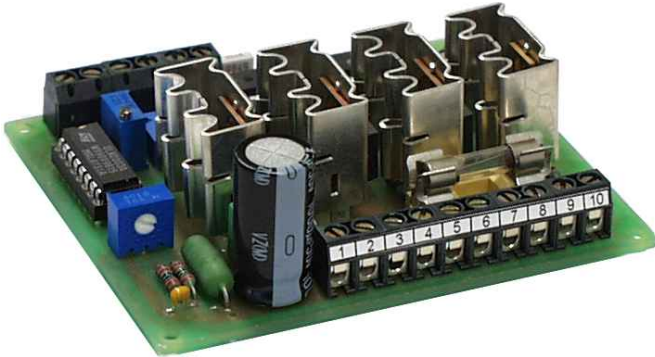


EM-106 OHJAIN HARJATTOMILLE DC-MOOTTOREILLE 12-24V 5A



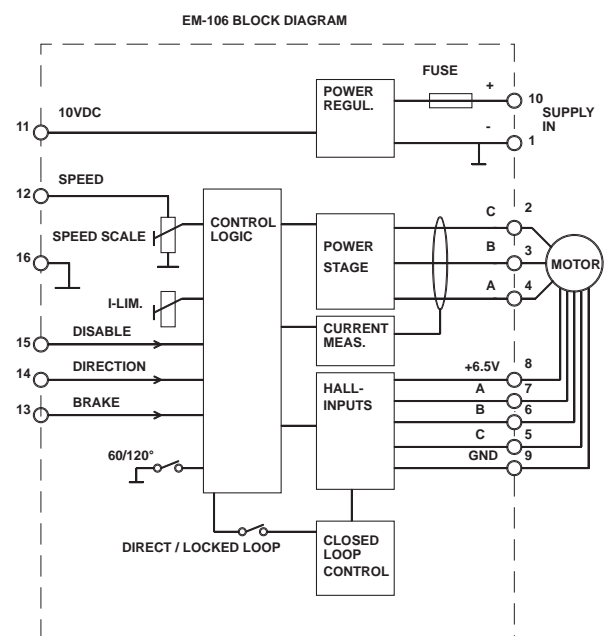
OMINAISUUDET:

- Kolmivaihelähtö
- Suunnanvaihto
- Hall-anturi syöttö ja tulot
- Sopii 60 tai 120° kommukoinnille
- Aseteltava virtaraja
- Suora-ajo tai takaisinkytketty ajo
- Oma sulake
- Sopii kiskoasennuspohjaan

EM-106 on dc-moottoriohjain, joka tarkoitettu harjattomille hall-takaisinkytketyille DC-moottoreille. Ohjaimessa on hyvän hyötysuhteen omaava mosfet-päätteaste. Ohjain voidaan liittää 60- tai 120-asteella kommukoiviin moottoreihin. Perusohjauksia ovat nopeus, seis, suunnanvaihto ja jarrutus. Ohjain voidaan kiinnittää ruuveilla tai asentaa standardi kiskoasennuspohjaan. Ohjaustapoja on kaksi: suoraohjaus jolloin moottorin jännite määräytyy suhteessa ohjausjännitteeseen, kuten tavallisella DC-moottorilla, tai vaihtoehtoisesti ns. takaisinkytketty ohjaus, jolloin laite käyttää hall-anturin pulsseja kommukoinnin lisäksi myös nopeuden säätöön, näin saavutetaan erittäin tarkka nopeuden vastaavuus ohjausjännitteeseen. Ohjaustuloa voidaan skaalata trimmeillä. Virtaraja rajoittaa ohjausta kun moottorivirta ylittää asetetun arvon, virtaraja asetetaan trimmillä. Ohjaimessa on suojaus vääränapaista syöttöä vastaan, ja sulakesuojaus ylivirtaa vastaan.

TEKNISEET TIEDOT:

Käyttöjännite	12...36 Vdc
Lepovirta	n. 30 mA
Ohjausvirta	5 A jatk. 8A 50/50%
Virtaraja	1...8 A
Jännitehäviö	0,8 V (I _m =5 A)
Kytkeätaajuus	22 kHz
Ohjausjännite	0...10 V
Ohjauspot	2...10k
Ohjaussyöttö	10 V maks. (20 mA)
Hall-syöttö	6,5 V
Digitaalinen ohj.	"on" @ U _{in} 3...30 V "off" @ U _{in} 0...1 V tai auki
Mitat	87*73*35 mm
Paino	n. 90g



EM-106 KÄYTTÖNOTTO

Käyttöjännitteen tulee olla suodatettu 12-36V, jossa rippelin osuus < 20%.

Nopeuden säätö jännitteellä tai potentiometrillä. Alue on säädettävissä SCALE ja ZERO trimmeillä. Nopeusmoodin asetus NORMAL tai CLOSED LOOP valitaan SW1:llä.

Normal: Moottori käyttäytyy kuin normaali DC-moottori ilman takaisinkytkentää.
 Closed loop control: Ohjain käyttää hall-sensorin signaalia asettaakseen moottorin nopeuden. Moottorin nopeuden tarkkuus on tyypillisesti $\pm 1\%$ tässä moodissa. Haluttu kierrosnopeus valitaan tässä moodissa kytkimellä SW3.
 Synchro control: SYNCHRO OUT ominaisuutta voidaan käyttää kun phase locking loop (PLL) ohjausta (clock accuracy, frequency control) halutaan käyttää. Tämän moodin käyttö vaatii erillisen PLL-laitteen.

Virtaraja (I-LIM) rajoittaa moottorin virtaa (vääntöä).
 Moottorin kommutointivaihe valitaan kytkimellä SW2.

Jos seis ja jarru on valittu samanaikaisesti, jarrulla on korkeampi prioriteetti ja se on päällä.

