

DL 2619
UNIDAD DE CONTROL PWM, PFM, TPC
Unidad de comando para el control del tiempo de conducción

de los interruptores electrónicos. Métodos de control: PWM (Pulse Width Modulation), PFM (Pulse Frequency Modulation) y TPC (Two-Point Control)

Características técnicas:

Alimentación: +15 V / 0 V / -15 V (600 mA)

Voltaje de control U_c : de 0 V a 10 V

PWM: 20-200 Hz / 0,2-2 kHz / 2-20 kHz

Duty cycle $D = t_{on} / T = 0-0,95$

PFM: 5-50 ms / 50-500 ms / 0,5-5 s

Frecuencia: de 20 Hz a 20 kHz

TPC: Histéresis $U_H =$ de 0 a 2 V

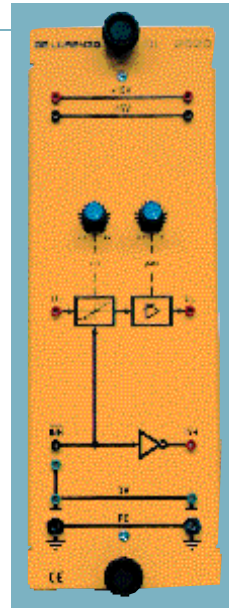
Número de salidas: 2 x 2, con indicación con led del estado

Amplificador de salida: voltaje de umbral 5 V, a prueba de corto-circuito

Voltaje de inhibición:

$U_{INH} = 15$ V (abierto): impulsos de trigger

$U_{INH} = 0$ V : impulsos prolongados sólo en las salidas R1-R2



DL 2620
GENERADOR DE RAMPA DE ACELERACION
Apropiado para generar un voltaje de rampa para una variación gradual de la señal de ingreso, principalmente utilizada en los anillos de control automático de la velocidad.

Características técnicas:

Alimentación:

-15 V / 0 V / +15 V

Gama del voltaje de la

señal de ingreso: $U_i = -10$ V ... +10 V

Regulación fina de la velocidad de

variación del voltaje de salida:

0,5 ... 50 V/s (slew-rate)

Regulación fina de la ganancia de voltaje:

0,1 ... 1

Voltaje de inhibición:

$U_{INH} = 0$ V : salida U_o nula y salida

complementaria $U_{INH} = 15$ V

$U_{INH} = 15$ V (abierto): salida U_o activa y

salida complementaria $U_{INH} = 0$ V

DL 2622

CONTROLADOR PID

Controlador industrial estándar que puede ser usado como regulador P, PI, PD o PID en los sistemas automáticos de control a anillo cerrado.

Características técnicas:

Alimentación: -15 V / 0 V / +15 V

Nudo sumador en ingreso para dos variables diferentes de referencia U_R y U_C para una variable controlada U_A

Gama del voltaje de la señal: -10 V ... +10 V

Parámetros del controlador regulable con continuidad:

ganancia proporcional $K_p = 0 \dots 1000$

tiempo de la acción integral $T_i = 1$ ms ... 100 s

tiempo de la acción derivativa $T_D = 0,2$ ms ... 20 s

Ingreso de puesta a cero del regulador integral.

Nudo sumador en salida para sumar o substraer variables de disturbo.

