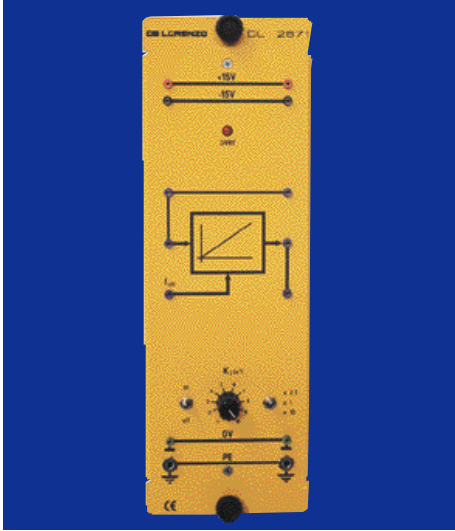
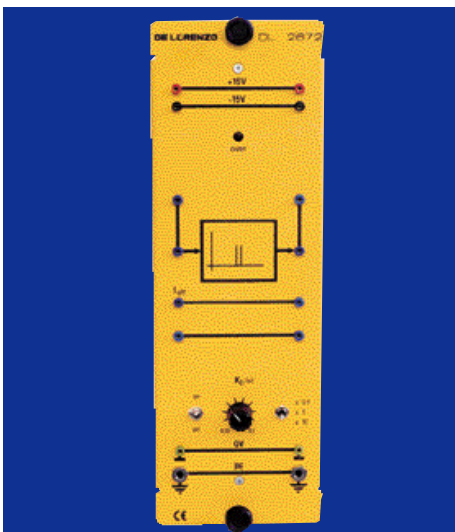


continuo de anillo cerrado.
 Características técnicas
 Alimentación: +15 V ; 0 V ; -15 V
 Gama de tensión de la señal:
 -10V, ..., +10V.
 Coeficiente de la acción integral
 $K_I = 0.1 \dots 100 \text{ s}^{-1}$
 Regulación grande con interruptor de tres posiciones. Regulación fina potenciométrica. Ingreso de reset del acción integral. Desviador para inclusión / exclusión del acción integral. Led indicador de sobrecarga.



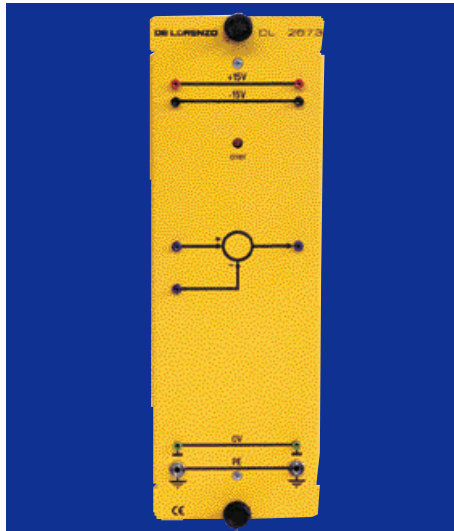
DL 2672 Elemento de acción derivativa

Controlador de acción derivativa apto para los sistemas de control continuo de anillo cerrado.
 Características técnicas
 Alimentación: +15 V ; 0 V ; -15 V
 Gama de tensión de la señal:
 -10V, ..., +10V.
 Coeficiente de la acción derivativa
 $K_D = 2 \text{ ms} \dots 2 \text{ s}$. Regulación grande con interruptor de tres posiciones. Regulación fina potenciométrica.

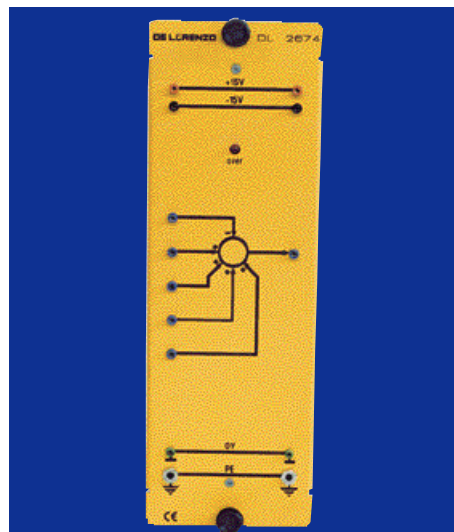


Desviador para inclusión / exclusión de la acción derivativa.
 Led indicador de sobrecarga.

DL 2673
 Nudo sumador de dos ingresos
 Nudo sumador de dos ingresos, un ingreso no inversor y un ingreso inversor.
 Características técnicas
 Alimentación: +15 V ; 0 V ; -15 V
 Gama de tensión de la señal:
 -10V, ..., +10V.
 Factor de ganancia = 1
 Led indicador de sobrecarga.



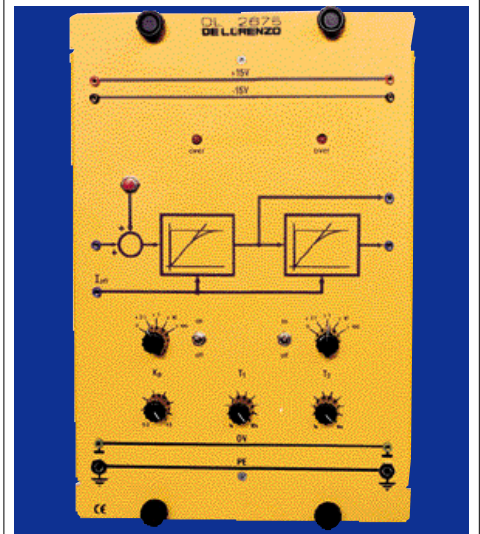
DL 2674
 Nudo sumador de cinco ingresos
 Nudo sumador de cinco ingresos, de los cuales tres, no inversores, pueden ser utilizados en la construcción de particulares configuraciones del regulador, empleando los elementos P, I y D separadamente; los restantes ingresos, uno inversor y uno no inversor, pueden ser utilizados para sumar las variables de interferencias.
 Características técnicas



Alimentación: +15 V ; 0 V ; -15 V
 Gama de tensión de la señal:
 -10V, ..., +10V.
 Factor de ganancia = 1
 Led indicador de sobrecarga.

DL 2675
 Sistema de control simulado
 Permite la simulación de diferentes procesos, como: procesos del 1° y del 2° orden, procesos de acción proporcional (P), procesos de acción integral (I), procesos de doble acción integral (I²).

Características técnicas
 Alimentación: +15 V ; 0 V ; -15 V
 Nudo sumador en ingreso para la variable de regulación (y) y variable de interferencia (z). Gama de tensión de la señal: -10V, ..., +10V.
 Coeficiente de la acción proporcional del proceso $K_P = 0,2$ (atenuación) ... 1,5 (amplificación).
 Constante de tiempo $T_1 = 0,1 \dots 1000 \text{ s}$.
 Constante de tiempo $T_2 = 0,1 \dots 1000 \text{ s}$.
 Ingreso de reset para el restablecimiento de las condiciones iniciales.
 Regulación grande con interruptores rodantes. Regulación fina potenciométrica.
 Led indicadores de sobrecarga.



DL 2676
 Elemento de retardo
 Permite la inserción de un tiempo muerto real regulable en los procesos que son caracterizados por esto.
 Características técnicas
 Alimentación: +15 V ; 0 V ; -15 V
 Gama de tensión de la señal:
 -10V, ..., +10V.
 Coeficiente proporcional del módulo $K_S = 1$
 Tiempo muerto $T_t = 10 \text{ ms} \dots 100 \text{ ms} / 100 \text{ ms} \dots 1 \text{ s}$
 Regulación grande y exclusión del