

DL 2619
UNITÉ DE COMMANDE PWM, PFM, TPC
 Unité de commande pour le contrôle du temps de conduction des interrupteur

électroniques.

Méthodes de contrôle: PWM (Pulse Width Modulation), PFM (Pulse Frequency Modulation) et TPC (Two-Point Control).

Caractéristiques techniques:

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

Tension de contrôle U_c : de 0 V à 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

Fréquence: de 20 Hz à 20 kHz

TPC: Hystérésis $U_H =$ de 0 à 2 V

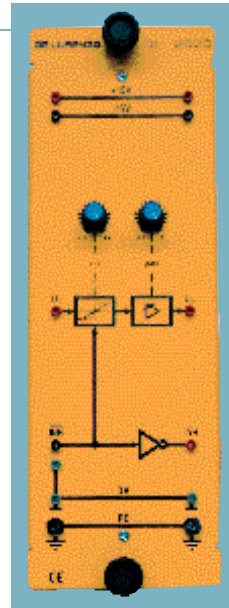
Nombre de sorties: 2 x 2, avec indication à led de l'état

Amplificateur de sortie: tension de seuil 5 V, à l'épreuve de court-circuit

Tension d'inhibition:

$U_{INH} = 15$ V (ouvert): impulsions de trigger

$U_{INH} = 0$ V: impulsions prolongées seulement aux sorties R1-R2



DL 2620
GENERATEUR DE RAMPE D'ACCELERATION

Apte à engendrer une tension à rampe pour une variation à marche du signal d'entrée, principalement employée dans les bagues de contrôle automatique de la vitesse.

Caractéristiques techniques:

Alimentation: -15V / 0V / +15V

Gamme de tension du signal d'entrée:

$U_i = -10V \dots +10V$

Réglage fin de la vitesse de variation de la tension en sortie: 0,5 ... 50 V/s (slew-rate)

Réglage fin du gain de tension: 0,1 ... 1

Tension d'inhibition:

$U_{INH} = 0$ V: sortie U_0 nulle et sortie complémentaire $U_{INH} = 15$ V

$U_{INH} = 15$ V (ouvert): sortie U_0 active et sortie complémentaire $U_{INH} = 0$ V

DL 2622
CONTROLEUR PID

Contrôleur industriel standard qui peut être employé en régulateur P, PI, PD ou PID dans les systèmes automatiques de contrôle à boucle fermée.

Caractéristiques techniques:

Alimentation: -15V / 0V / +15V

Noeud additionneur en entrée pour deux différentes variables de référence U_R et U_C et pour une variable contrôlée U_A .

Gamme de tension du signal d'entrée: -10V ... +10V^A

Paramètres du contrôleur réglables avec continuité:

gain proportionnel $K_p = 0 \dots 1000$

temps de l'action intégrale $T_i = 1$ ms ... 100 s

temps de l'action dérivative $T_d = 0,2$ ms ... 20 s

Entrée de remise à zéro du régulateur intégral.

Noeud additionneur en sortie pour sommer ou soustraire les variable de bruit.

