



แนะนำผลิตภัณฑ์ใหม่

มอเตอร์ควบคุมความเร็ว
MSC-1

เป็นผลิตภัณฑ์ที่มีคุณภาพสูง มีขนาดกะทัดรัด
ควบคู่ไปกับการใช้งานที่ง่ายพร้อมกับประสิทธิภาพที่เพิ่มมากยิ่งขึ้น

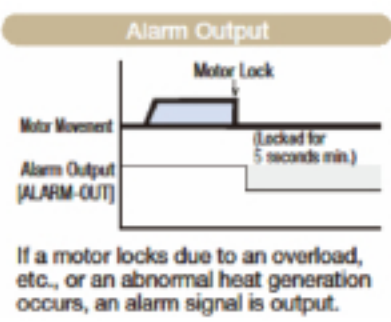


ถ้าคุณเน้นการใช้งานของมอเตอร์ที่ต้องการควบคุมความเร็ว ต้องไม่พลาด!

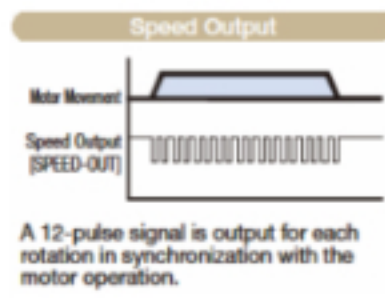
- ขนาดเล็กกะทัดรัด → ช่วยประหยัดพื้นที่ในการติดตั้งลงถึง 45% และสามารถติดตั้งบนราง DIN ได้โดยตรง
- ประสิทธิภาพการทำงาน → ใช้ CPU ในการควบคุมวงจรและควบคุมความผันผวนของความเร็ว ทำให้สามารถควบคุมความเร็วได้อย่างมีประสิทธิภาพมากขึ้น
- รองรับแรงดันไฟฟ้าได้หลากหลาย → สามารถรองรับแรงดันไฟฟ้าแบบ Single-Phase ได้ตั้งแต่ 100-230 VAC 50/60 Hz
- ฟังก์ชันการทำงานที่เพิ่มขึ้น → ร่วมกับฟังก์ชัน Alarm Output / Speed Output

[Alarm Output Table]

Alarm Triggers	Alarm LED Blink Count
Motor lock	2 times
Motor overheat	9 times



เมื่อเวลาของมอเตอร์ถูกบล็อกไม่สามารถหมุนได้จะเกิดสัญญาณเตือน (Alarm Output) ออกมาและไฟฟ้าจะถูกหยุดจ่ายไฟไปยังมอเตอร์ และท่านสามารถระบุสาเหตุของความผิดพลาดได้จากการกระพริบของ LED



จะมีการส่งสัญญาณพัลส์ออกมา 12 พัลส์ต่อการหมุนของมอเตอร์ 1 รอบ ท่านสามารถคำนวณความเร็วของมอเตอร์ได้จากความถี่ของสัญญาณพัลส์นี้

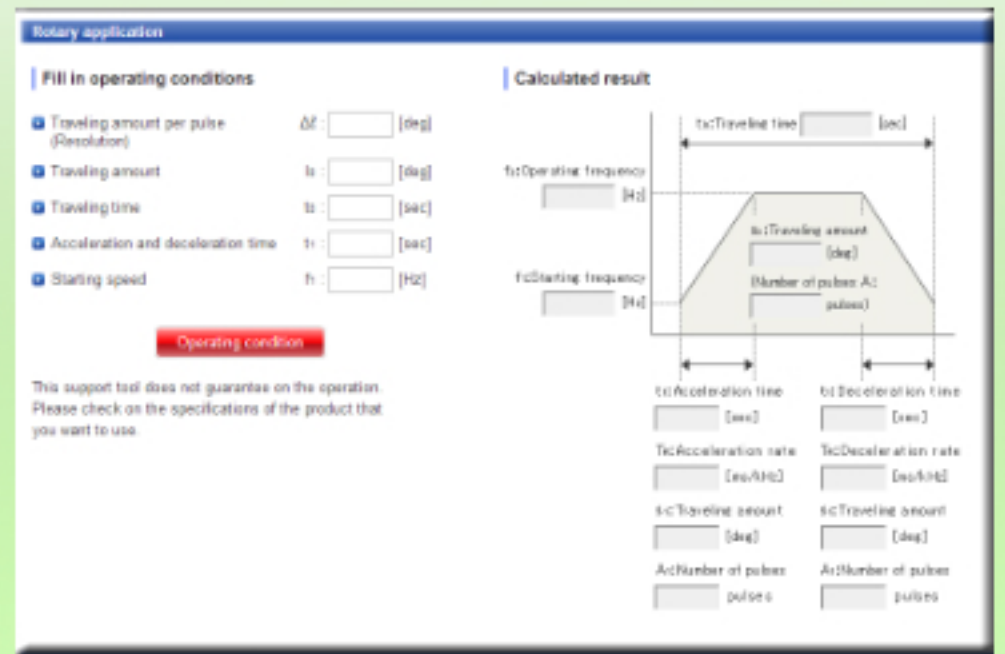


What's new

แอปพลิเคชันใหม่สำหรับการคำนวณอิเล็กทรอนิกส์เกียร์และการคำนวณเลือกมอเตอร์

ลูกค้าท่านใดที่ใช้โปรแกรมนี้กันเป็นประจำอยู่แล้ว ขอเชิญลองทดสอบและใช้งานได้ง่ายๆเลย

คลิกเพื่อเข้าสู่ website

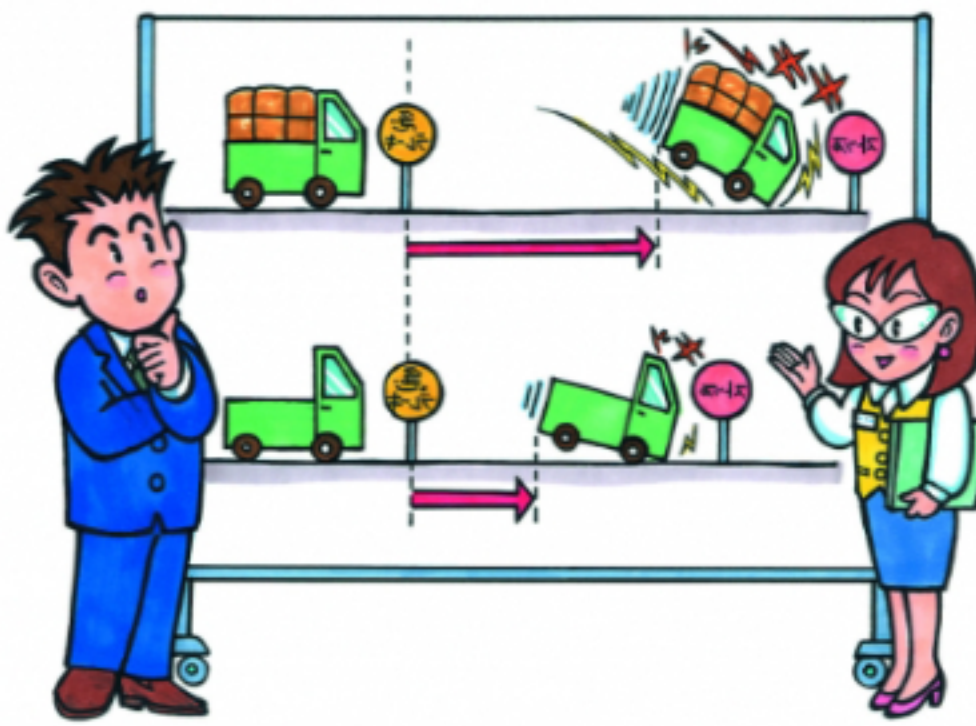


TECHNICAL INFORMATION

Overrun จะเกิดขึ้นแตกต่างกันขึ้นอยู่กับชนิดของมอเตอร์หรือไม่

คุณโอริครับ

โอเวอร์รัน (Overrun) ของมอเตอร์ คือ จำนวนรอบการหมุนของมอเตอร์หลังจากที่มีการสั่งให้มอเตอร์หยุดหมุน ใช่หรือไม่ครับ



ถูกต้องแล้วค่ะ

โดยทั่วไปเราสามารถวัดจำนวนของโอเวอร์รันในหน่วยขององศาหรือรอบของการหมุนมอเตอร์ที่ขั้วภาระความเฉื่อย (Load Inertia) ที่มากกว่า ก็จะมีจำนวนของโอเวอร์รันมากกว่านั่นเองค่ะ

ยกตัวอย่างเช่น รถ 2 คันวิ่งด้วยความเร็วที่เท่ากัน เมื่อรถทั้ง 2 คันนี้เบรคอย่างกะทันหันพร้อมกัน รถคันที่มีน้ำหนักมากกว่าจะต้องใช้ระยะทางในการเบรคที่ยาวกว่า



นอกจากนี้ชนิดของมอเตอร์ก็ส่งผลต่อจำนวนของโอเวอร์รันด้วย เช่น อินดักชันมอเตอร์ ขณะที่ไม่มี ภาระความเฉื่อยจะมีโอเวอร์รันประมาณ 30-40 รอบ, ซีเรียซซีเบิลมอเตอร์จะมีประมาณ 5-6 รอบ เราสามารถลดจำนวนของโอเวอร์รันได้โดยการใช้หัวเกียร์ โอเวอร์รันที่เพลาทัวเกียร์จะเท่ากับ โอเวอร์รันที่เพลามอเตอร์/อัตราทดของหัวเกียร์ เช่น เมื่อใช้หัวเกียร์ที่มีอัตราทด 1:3 กับ อินดักชันมอเตอร์ จะมีโอเวอร์รันที่เพลาทัวเกียร์ประมาณ 10-13 รอบ

ดังนั้นหัวเกียร์ที่มีอัตราทดสูงก็จะส่งผลทำให้มีจำนวนของโอเวอร์รันที่เพลาทัวเกียร์น้อย แต่เมื่อใช้หัวเกียร์ที่มีอัตราทดสูงเพื่อลดจำนวนของโอเวอร์รัน ความเร็วของเพลาทัวเกียร์ก็จะลดลงด้วย ซึ่งอาจไม่เพียงพอต่อการใช้งาน ดังนั้นการใช้มอเตอร์ที่มีเบรคชนิดแม่เหล็กไฟฟ้า (Electromagnetic Brake) หรือการใช้ชุดเบรค (Brake Pack) จึงเป็นอีกวิธีหนึ่งในการลดจำนวนของโอเวอร์รัน เนื่องจากมอเตอร์ที่มีเบรคชนิดแม่เหล็กไฟฟ้านั้นมีโอเวอร์รันที่เพลามอเตอร์ประมาณ 2-3 รอบ และการใช้มอเตอร์กับชุดเบรคจะสามารถช่วยลดโอเวอร์รันของเพลามอเตอร์ลงเหลือประมาณ 1-1.5 รอบเท่านั้น

