



designed for scientists



EUROSTAR 400 control

/// ข้อมูล

เคอร์

องกวนสำหรับ

บห

องแล

www.ika.com

อาจมีการเปลี่ยนแปลงทางเทคนิค



IKAworlwide



IKAworlwide /// #lookattheblue



@IKAworlwide



designed for scientists

ค
ปท
ค
ค
ทรงพล
ค
ง
สามารถผสม
ค
ำปร
ค
มาตร
150ล
ค
ตร
ปร
ค
บทความเร
ค
ว
ระหว
,
าง 0/6 - 2000 rpm
ควบค
,
มด
ค
วยไมโครโปรเซสเซอร์
ค
ภายใน
เคร
ค
,
องม
ค
พร
ค
ตเซ
ค
,
อมต



designed for scientists

อแบบ RS 232 และ USB

เพ

อการควบคุม

มและบ

นท

กพาราม

เตอร์

ท

งหมด

หน

าจอแสดงผลเส

นแนวน

ม torque

ในด

วเพ

อแสดงผลการว

ดค

าความหน

ดท

เปล

www.ika.com

อาจมีการเปลี่ยนแปลงทางเทคนิค



IKAworlwide



IKAworlwide /// #lookattheblue



@IKAworlwide



designed for scientists

๘

,

ยนแปลง

ม

๘

วงจรรความปลอดภ

๘

ยต

๘

ดต

๘

๘

งไว

๘

เพ

๘

,

อม

๘

,

นใจได

๘

ว

,

าเคร

๘

,

องจะต

๘

ดการทำงานอ

๘

ตโนม

๘

ต

๘

ในสภาวะ anti-stall

หร

๘

อ overload

เคร

๘



designed for scientists

องจะทำการว

ดเปอร์

ยบเท

ยบค

าความแตกต

างระหว

างความเร

วแกนหม

นท

ต

องการก

บความเร

วจร

งและจะทำการปร

บไห

ได

ตามค

าท

ต

www.ika.com

อาจมีการเปลี่ยนแปลงทางเทคนิค



IKAworlwide



IKAworlwide /// #lookattheblue



@IKAworlwide



designed for scientists

องการอย

างต

อเน

อง

ช

งเป

นการร

บประก

นว

าความเร

วในการกวนจะคงท

แม

ม

การเปล

ยนไปของค

าความหน

ดในต

วอย

าง

www.ika.com

อาจมีการเปลี่ยนแปลงทางเทคนิค



IKAworlwide



IKAworlwide /// #lookattheblue



@IKAworlwide



designed for scientists

-
หน
จ
จอ TFT
รองร
บหลายภาษา
-
ฟ
งก
ช
นท
โปรแกรมได

-
เคร
องว
ดอ
ณหก
ม
ไนต
ว
-
การทำงานแบบเป
นช





designed for scientists

ว

-

ฟ

ว

งก

ว

ช

ว

ว

นจ

ว

ดการด

ว

านเวลา

-

วงจรรความปลอดภ

ว

ยท

ว

ว

ปร

ว

บแต่

ว

งได

ว

ว

-

ฟ

ว

งก

ว

ช

ว

ว

นล

ว

อค

-

ความเร

ว



designed for scientists

วท

ปร

บได

ไม

จำก

ด

แกนหม

นไบพ

ดแบบ push-through

ป

องก

นการ Overload

การทำงานแบบรอร

บ Overload

ช

วงส

น ๑

กรอบเคร

องแบบ slim

ทำงานเง



designed for scientists

ยบ

หน

าจอแสดง error code



designed for scientists

ข้อมูลทางเทคนิค

ปริมาตรสูงสุดต่อตำแหน่งกวน (น้ำ) [l]
อัตรากำลังของมอเตอร์ input [W]
อัตรากำลังของมอเตอร์ output [W]
หลักการมอเตอร์
หน้าจอแสดงผล
ความเร็วต่ำสุด [rpm]
ความเร็วรอบต่ำสุด [rpm]
การทำงานแบบไม่ต่อเนื่อง
ความหนืดสูงสุด [mPas]
Output สูงสุด ณ ตำแหน่ง Stirring shaft [W]
การตั้งค่าเวลาเปิด [%]
ทอร์กสูงสุด ณ ตำแหน่ง Stirring shaft [Ncm]
แรงบิด I สูงสุด [Ncm]
แรงบิด II สูงสุด [Ncm]
ความเร็วรอบ I (50 Hz) [rpm]
ความเร็วรอบ II (50 Hz) [rpm]
ความเร็วรอบ I (60 Hz) [rpm]
ความเร็วรอบ II (60 Hz) [rpm]
การควบคุมความเร็ว
การตั้งค่าความแม่นยำของความเร็ว [rpm]
การเบี่ยงเบนของความเร็วสูงกว่า 300 rpm [%]
การเบี่ยงเบนของความเร็วที่ต่ำกว่า 300 rpm [rpm]
การขันใบกวนให้แน่น
การเชื่อมต่อสำหรับต่อเซ็นเซอร์อุณหภูมิจากภายนอก
จอแสดงอุณหภูมิ
เส้นผ่านศูนย์กลางของแกนต่ำสุด [mm]
Hollow shaft, เส้นผ่านศูนย์กลางด้านใน [mm]
Hollow shaft (push-through - when stopped)
การขันให้แน่นกับตัวยึด
เส้นผ่านศูนย์กลางของ Extension arm [mm]
ความยาวของ Extension arm [mm]
จอแสดงผลแรงบิด
Speed control
แรงบิดที่กำหนด [Nm]
การวัดแรงบิด
การเบี่ยงเบนของการวัดทอร์ก I [Ncm]
การเบี่ยงเบนของความเร็ว II [Ncm]
เครื่องจับเวลา
จอแสดงผลการจับเวลา
การตั้งเวลา [min]
ช่วงการวัดอุณหภูมิต่ำสุด □ [°C]
ค่าความละเอียดของการวัดอุณหภูมิ [K]
ความแม่นยำในการวัดอุณหภูมิ [K]
จำกัดอุณหภูมิเบี่ยงเบนของเซ็นเซอร์ [K]
วัสดุของโครงเครื่อง
ระยะสูงสุดสำหรับการเชื่อมต่อสัญญาณ [m]
ขนาดตัวเครื่อง (กว้าง x สูง x ลึก) [mm]
น้ำหนัก [kg]





designed for scientists

อุณหภูมิในการใช้งาน [°C]

ความชื้นสัมพัทธ์ในการทำงาน [%]

ระดับการป้องกันตามมาตรฐาน DIN EN 60529

การเชื่อมต่อกับ RS 232

อินเทอร์เฟซ USB

โวลท์ [V]

ความถี่ [Hz]

กำลังไฟเข้า [W]