



designed for scientists



EUROSTAR 200 P4 control

/// ข้อมูล

เคอร์

องกวนสำหรับ

บห

องแล

www.ika.com

อาจมีการเปลี่ยนแปลงทางเทคนิค



IKAworlwide



IKAworlwide /// #lookattheblue



@IKAworlwide



designed for scientists

ได

ร

บการออกแบบมาให

ไซ

งานก

บอ

ปกรณ

ควบค

มไร

สายท

สามารถถอดได

และหน

าจอ TFT

แบบด

จ

ตอล

ปร

บความเร

วอ

ตโนม

ต



designed for scientists

ผ

านเทคโนโลยี

ท

ควบค

มด

วยไมโครโปรเซสเซอร์

ภายในซ

วงความเร็ว

วระหว

า 0/4 – 530rpm (2

ซ

วงความเร็ว

ว)

เคร

องม

พอร

ตเซ

อมต

อแบบ RS 232 และ USB

เพ

www.ika.com

อาจมีการเปลี่ยนแปลงทางเทคนิค



IKAworlwide



IKAworlwide /// #lookattheblue



@IKAworlwide



designed for scientists

อการควบค

มและบ

นท

กพาราม

เตอร์

ท

งหมด

หน

วจอแสดงผลเส

นแนวโน

ม torque

ในด

วเพ

อแสดงผลการว

ดค

าความหน

ดท

เปล

ยนแปลง

ม

www.ika.com

อาจมีการเปลี่ยนแปลงทางเทคนิค



IKAworlwide



IKAworlwide /// #lookattheblue



@IKAworlwide



designed for scientists

ยบเท

ยบค

าความแตกต

างระหว

างความเร

วแกนหม

นท

ต

องการก

บความเร

วจร

งและจะทำการปร

บให

ได

ตามค

าท

ต

องการอย

างต

อเน

www.ika.com

อาจมีการเปลี่ยนแปลงทางเทคนิค



IKAworlwide



IKAworlwide /// #lookattheblue



@IKAworlwide



designed for scientists

อ
ช
อง
ช
อ
งเป
นการร
บประก
นว
าความเร
วในการกวนจะคงท
แม
ม
การเปล
ยนไปของค
าความหน
ดในต
วอย
าง
-
หน
าจอ TFT
รองร



designed for scientists

“

ช

”

,

นจ

”

ดการด

”

านเวลา

-

วงจรรความปลอดภ

”

ยท

”

,

ปร

”

บแต่

,

งได

”

-

ฟ

”

งก

”

ช

”

,

นล

”

อค

-

ความเร

”

วท

”

,

ปร

”



designed for scientists

บได

ไม

จำก

ด

แกนหม

นใบพ

ดแบบ push-through

ป

องก

นการ Overload

การทำงานแบบรอร

บ Overload

ช

วงส

น ำ

กรอบเคร

องแบบ slim

ทำงานเง

ยบ

หน



designed for scientists

แสดง error code-

ฟ

งก

ช

นท

โปรแกรมได



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]
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]
วัสดุของเครื่อง
ระยะสูงสุดสำหรับการเชื่อมต่อสัญญาณ [m]
ขนาดตัวเครื่อง (กว้าง x สูง x ลึก) [mm]
น้ำหนัก [kg]
อุณหภูมิในการใช้งาน [°C]
ความชื้นสัมพัทธ์ในการทำงาน [%]





designed for scientists

ระดับการป้องกันตามมาตรฐาน DIN EN 60529

การเชื่อมต่อกับ RS 232

อินเทอร์เฟซ USB

โวลท์ [V]

ความถี่ [Hz]

กำลังไฟฟ้า [W]