

# IKA

designed for scientists



## EUROSTAR 200 control

/// ข้อมูล

เคอร์

องกวนสำหรับ

บห

องแล

[www.ika.com](http://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 0/6 – 200 rpm (2

ช

วงความเร็ว

ว)

เคร

องม

พอร

ตเซ

อมต

อแบบ RS 232 และ USB

เพ

[www.ika.com](http://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





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](http://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                                  |
| ขนาดข้อต่อ (Ø) [mm]                             |
| 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]         |



designed for scientists

น้ำหนัก [kg]

อุณหภูมิในการใช้งาน [°C]

ความชื้นสัมพัทธ์ในการทำงาน [%]

ระดับการป้องกันตามมาตรฐาน DIN EN 60529

การเชื่อมต่อกับ RS 232

อินเทอร์เฟซ USB

โวลต์ [V]

ความถี่ [Hz]

กำลังไฟฟ้า [W]