

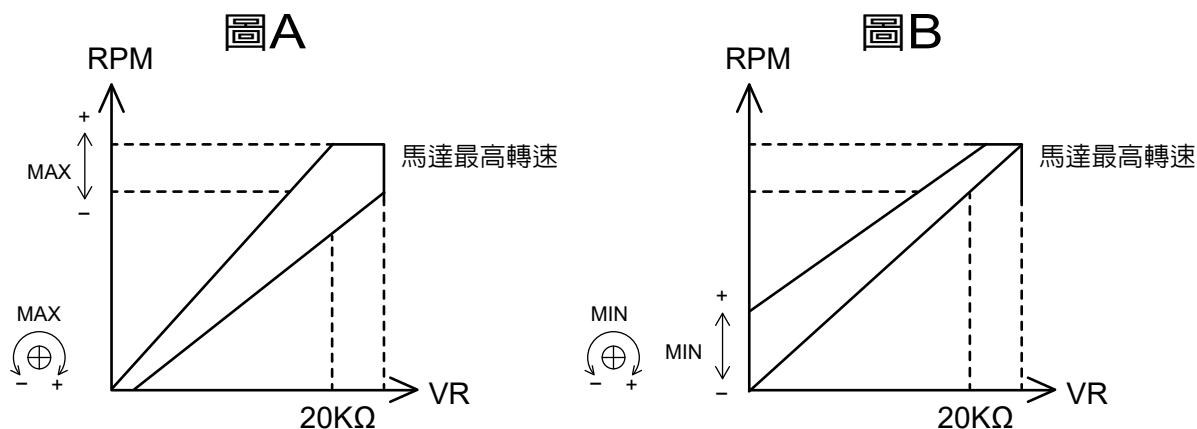
■ 利用SVR來微調最高轉速(MAX.)及最低轉速(MIN.)

在生產控制器時，均將MAX.調至最高速，MIN.調至零。但因可變電阻與馬達的發電機均有誤差值，若出廠的設定，不符合您的需求時，可利用SVR來作微調。

1. 將可變電阻調到最高速(20KΩ)，然後把MAX.的SVR朝逆時針方向旋轉，馬達的轉速即可降低。

(如圖A所示的特性曲線圖)

2. 將可變電阻調到最低速(0KΩ)，然後把MIN.的SVR朝順時針方向旋轉，可使馬達在最低速時仍保持運轉狀態。
(如圖B所示的特性曲線圖)



■ 有段變速的使用

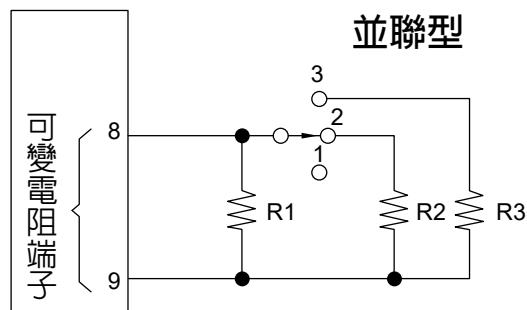
若使用的速度決定後，在切換轉速時，將可變電阻設定成固定電阻值，如下圖所示：

1. 並聯型：切換開關在接點切換時，與接點端子接觸後，再離開原有端子接點。

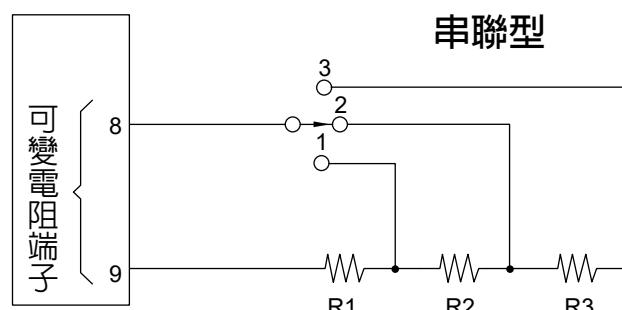
2. 串聯型：完全離開前一接點，才與另一個接點接觸。

兩者都可使用，請依所需形式作好配線工作。使用串聯型的切換開關，在接點切換的瞬間會造成開路狀態，馬達轉速會急速上升，請特別注意。

SS61、SS-31HR
SS62、SS-32HR



SS61、SS-31HR
SS62、SS-32HR



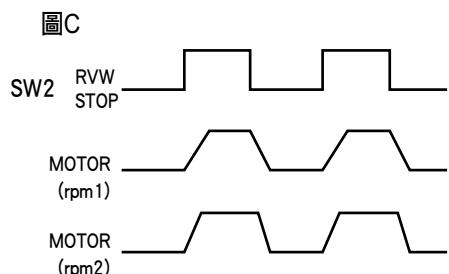
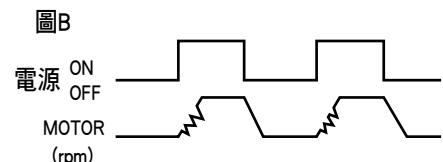
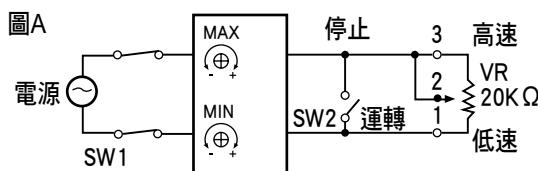
$$\blacksquare \text{ 電阻值 (MAX. } 20\text{K}\Omega \text{)} R = \frac{R_1 \times R_2}{R_1 + R_2}, \frac{R_1 \times R_3}{R_1 + R_3}$$

$$\blacksquare \text{ 電阻值 (MAX. } 20\text{K}\Omega \text{)} R = R_1 + R_2 + R_3$$

分離型控制器—配線上的應用

■在間歇性使用的場合，如何改善啓動時的特性

控制器的電源開關(SW1)切到ON時，馬達需有較長的時間來啓動，且在電源開關ON/OFF間的電源突波，常會造成馬達啓動轉速不穩的暫態現象。(如右圖B)
在間歇性使用的場合，或馬達僅是短時間不使用時，請讓電源常駐於控制器內。改由SW2來控制RUN/STOP，即可獲得較佳的起動特性。(如右圖C的MOTOR rpm1)
若再將MIN的SVR向順時間微調一點點(但馬達未運轉)，以提升其零點的抵補偏壓值，即可獲得更佳的啓動應答性。(如右圖C的MOTOR rpm2)



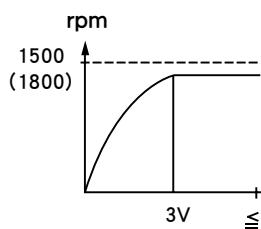
■直流電壓控制速度的使用

- ◎ 速度控制用的可變電阻，可以改用輸入一直流電壓來代替。下圖的配線方法可供設計應用時的參考。
- ◎ 在應用時需要特別注意V in不能超過8V，且MIN.的SVR需向左調至0。
- ◎ 需特別注意控制信號側(V in)和電源側的隔離狀態(如下表所示)，以免造成控制器燒毀和漏電的情形。
- ◎ 請確實連接220Ω，1/2W的電阻器。

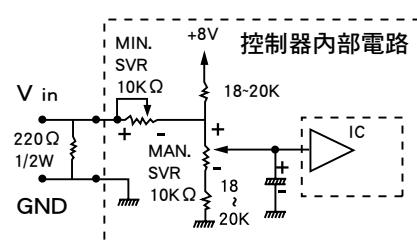
表一 / 連接端子與電源隔離狀態

品名	Vin 連接端子	GND 連接端子	封電源側 隔離狀態
SS61 SS62	6	3	無
SS-31HR SS-32HR	8	9	有

圖A. 馬達轉速對V in的曲線



圖B. 控制器V in-GND端子的電路圖



■並列運轉

使用一個可變電阻(僅限SS31/SS32)或同軸多組可變電阻(用於SS61/SS62)來控制多個馬達時，控制器的配線方法如下圖所示。但因各個馬達間會因負載的不同及製品的誤差值，使得轉速會有微小的差異。

