

MODUŁY NAPĘDOWE

| Model | Jednostka | RDS II / 5,5 | RDS II / 7,5 | RDS II / 11 | RDS II / 15 | RDS II / 18,5 | RDS II / 22 | RDS II / 26,5 |
|--|-----------|--|--------------|-------------|-------------|---------------|-------------|---------------|
| Moc napędu kW | kW | 5,5 | 7,5 | 11 | 15 | 18,5 | 22 | 26,5 |
| Prędkość obrotowa HO | obr./min. | 0,1 - 310 | 0,1 - 310 | 0,1 - 310 | 0,1 - 310 | 0,1 - 310 | 0,1 - 360 | 0,1 - 340 |
| Maksymalny moment obrotowy dla prędkości HO | Nm | 160 | 220 | 330 | 450 | 550 | 550 | 730 |
| Prędkość obrotowa LO | obr./min. | 0,1 - 260 | 0,1 - 210 | 0,1 - 210 | 0,1 - 210 | 0,1 - 210 | 0,1 - 210 | 0,1 - 210 |
| Maksymalny moment obrotowy dla prędkości LO | Nm | 260 | 350 | 500 | 680 | 810 | 950 | 1100 |
| Dokładność pomiaru momentu | % | < ± 0,1% | | | | | | |
| Rozdzielczość pomiaru momentu | Nm | 0,01 | | | | | | |
| Chłodzenie jednostki napędowej | – | Powietrzne | | | | | | |
| Chłodzenie zasypu wylączarki | – | Cieczowe w obiegu zamkniętym | | | | | | |
| Kontrola poziomu cieczy chłodzącej | – | tak | | | | | | |
| Zabezpieczenie przeciążeniowe | – | tak | | | | | | |
| Zabezpieczenie przeciwzwarceniowe | – | tak | | | | | | |
| Zabezpieczenie przeciwporażeniowe | – | tak | | | | | | |
| Wyłącznik główny | – | tak | | | | | | |
| Wyłącznik bezpieczeństwa | – | tak | | | | | | |
| Wbudowana pompa podciśnieniowa z filtrem (odgazowanie) | – | tak | | | | | | |
| System sterowania | – | Procesor PLC czasu rzeczywistego z wbudowanym ekranem dotykowym, automatycznie wykrywający podłączony moduł wykonawczy, dostosowując parametry sterowania | | | | | | |
| Obsługa modułów wykonawczych (wylączarki 2-ślimakowe równoległe) | | 1x16 | 1x20 | 1x25 | 1x32 | 1x45 | 1x32 G | 1x45 G |
| | | 2x16 | 2x20 | 2x24 | | | gniotowniki | |
| Ethernet | – | tak | | | | | | |
| Zdalne sterowanie | – | opcja | | | | | | |
| Kontrola grzania | – | 12 - 20 stref | | | | | | |
| Kontrola temperatury | – | 12 - 20 stref | | | | | | |
| Kontrola ciśnienia | – | 2 - 4 strefy | | | | | | |
| Kontrola dozowników | szt. | tak | | | | | | |
| Synchronizacja pracy napędów dozowników z napędem głównym | – | [Opcja] wymaga ustalenia indywidualnie algorytmu określającego zależności współpracy | | | | | | |
| Kontrola pompy tworzywa | szt. | 1-2 (opcja) | | | | | | |
| Zapis pomiarów do pamięci | – | tak | | | | | | |
| Zdalne sterowanie | | opcja | | | | | | |
| Ethernet | | opcja | | | | | | |
| Magistrala komunikacyjna | | Czasu rzeczywistego Ethernet Powerlink- umożliwia sterowanie wszystkimi urządzeniami w linii badawczej z poziomu panelu dotykowego wylączarki, umożliwia automatyczne rozpoznawanie i konfigurację urządzeń w linii oraz bezpieczeństwa Open Safety | | | | | | |
| Program Badawczy (opcja) | | Umożliwia zapis wszystkich parametrów pracy linii badawczej do bazy danych wbudowanej w urządzenie lub na zewnętrznym serwerze w celu późniejszej analizy (badania) oraz prezentacje (wbudowany serwer www) wykresów na dowolnych monitorach poprzez sieć ethernet | | | | | | |
| Sterowanie | | Procesor PLC czasu rzeczywistego pracujący w architekturze rozproszonej, wyposażony w ekran dotykowy | | | | | | |
| Moduł pomiaru zużycia energii oraz analizy sieci (opcja) | | | | | | | | |
| Moduł pomiaru zużycia energii oraz analizy sieci (opcja) | | Moduł pomiaru mocy aktywnej, biernej i pozornej indywidualnie dla każdej z trzech faz i wszystkich faz wspólnie. Pobór mocy każdej fazy i ogólnej sumy jest rejestrowany. Dodatkowo, moduł mierzy wartości RMS dla napięcia i prądu w trzech fazach. Pomiar częstotliwość i kąta fazowego dla trzech faz (prądowe i napięciowe) wszystkie pomiary są wyświetlane i (opcja) zapisywane do bazy danych. | | | | | | |