

KSP-G02 用 DIN 端子型驱动器



特点

- 最适用于控制 KSP-G02。
- 由于稳定电流特性，在电源电压变动和电磁阀温度上升等情况下电流几乎不变。
- 输出电流波形（高频脉动频率、振幅）以最佳方式设定电磁比例控制阀的滞后作用和分辨率。
- 因电流是以 PWM（脉冲宽度调制）方式，所以能把驱动器的发热控制到最小限度。
- 具有跟踪指令输入变化而缓和输出电流变化的功能（响应时间调节功能），所以能使液压输出进行无冲击性的变化。

产品命名方法

ZDN — 6 — 10

1

2

(1) 型号

ZDN-2 : KSP-G02用DIN端子型驱动器

(2) 设计代号（设计代号可以变更。）

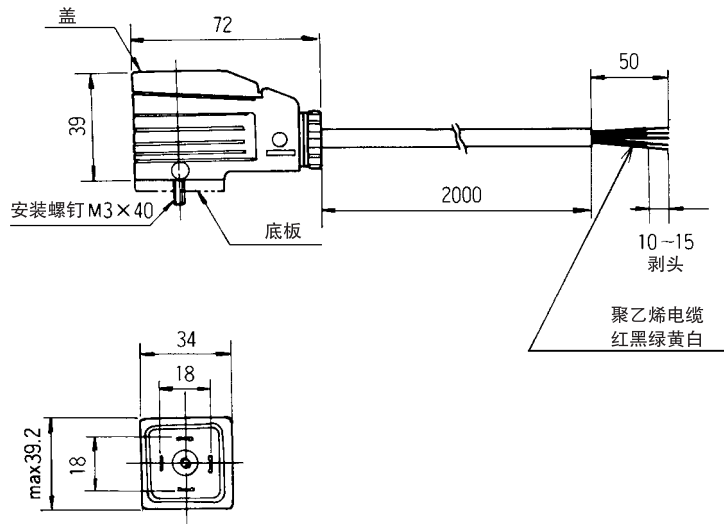
技术规格

型号代码	ZDN-2-10
供电电压	DC24V（电源1.2A以上）
允许的电压变化	-20~+20%
使用载荷	比例电磁阀（DC24V）
指令显示	DC0~5V
输出电流	0~1400mA
功耗	Max. 22VA
脉冲选择	在输送中调整
响应时间	0.05~3秒或以上（最大输出时）
环境温度	-10~50°C
环境湿度	10~90%RH
抗振性	6.8G (66.6m/sec ²) 频率: 11.7~200Hz 单方向: 15分钟 3个方向: 每次2小时
重量	0.3kg

使用

- DIITF 微调节器已经过设定，不应再作变动。
- 本驱动器装配于 KSP 阀时装配螺钉（M3 × 40）的紧固扭矩为 0.5 ~ 0.6N · m {5 ~ 6kgf · cm}。
- 调节过渡期应答时间的 TIME 微调节器具有上升、下降两方面的作用。
（可分别独立地调节。）

外形尺寸图



电气回路图

