

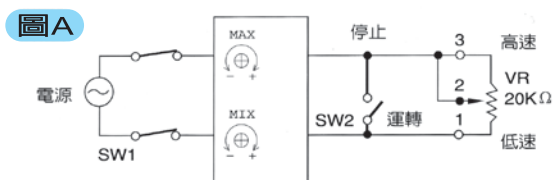
# 分離型控制器 在配線上的應用

## 在間歇性使用的場合，如何改善啓動時的特性。

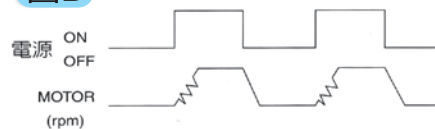
控制器的電源開關(SW1)切到ON時，馬達需有較長的時間來啓動，且在電源開關ON/OFF間的電源突波，常會造成馬達啓動轉速不穩的暫態現象。(如右圖B)

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)

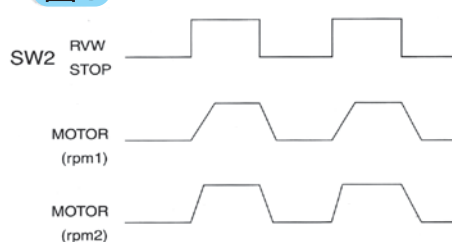
若再將MIN的SVR向順時間微調一點點(但馬達未運轉)，以提升其零點的抵補偏壓值，即可獲得更佳的啓動應答性。(如右圖C的MOTOR rpm2)



圖B



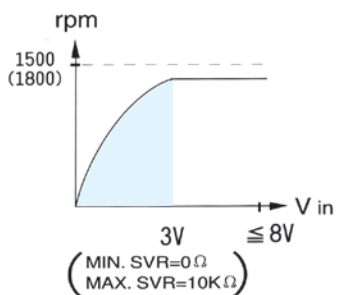
圖C



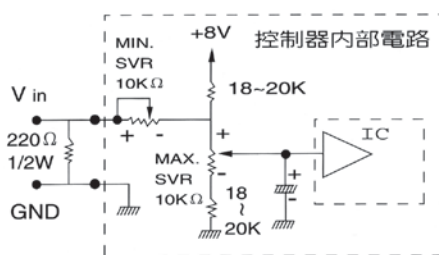
## 直流電壓控制速度的使用

- ◎速度控制用的可變電阻，可以改用輸入一直流電壓來代替。下圖的配線方法可提供設計應用時參考。
- ◎在應用時需特別注意 $V_{in}$ 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。

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

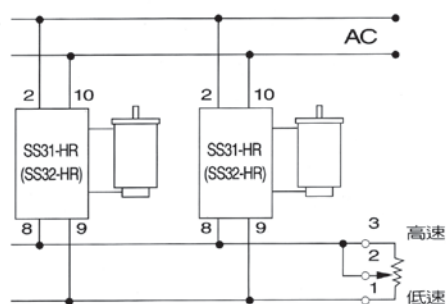


表一/連接端子與電源隔離狀態

品名	$V_{in}$ 連接端子	GND 連接端子	對電源側隔離狀態
SS21 SS22	6	3	無
SS31-HR SS32-HR	8	9	有

## 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SS21/SS22)來控制多個馬達時，控制器的配線方法如下圖所示。但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。



$$\text{可變電阻值} \Omega = \frac{20K \Omega}{\text{控制器數目}}$$

