

マイナーループ制御方式ドライバ (SEM用)



特長

- スプール位置を差動トランスで検出し、フィードバック制御(マイナードライブ)を行うSEM弁を最適に制御します。
- 定電流特性により、電源電圧の変動やソレノイド温度上昇等による出力電流の変動がほとんどありません。

形式記号説明

KSV-2-10

1

2

1 基本形式

KSV-2：マイナーループ制御方式ドライバ

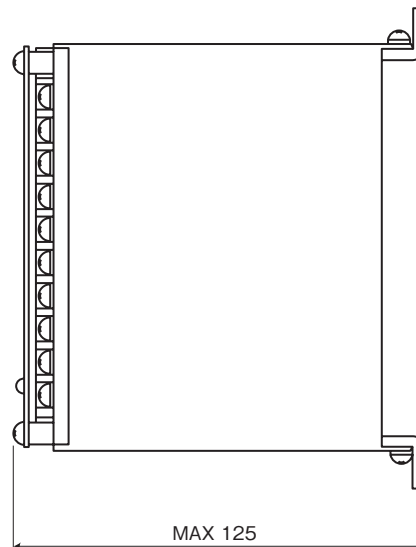
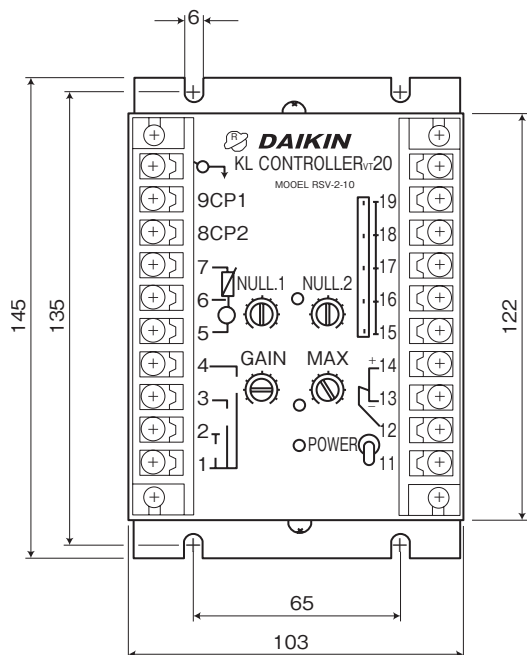
2 デザイン番号 (デザイン番号は変更することがあります。)

仕様

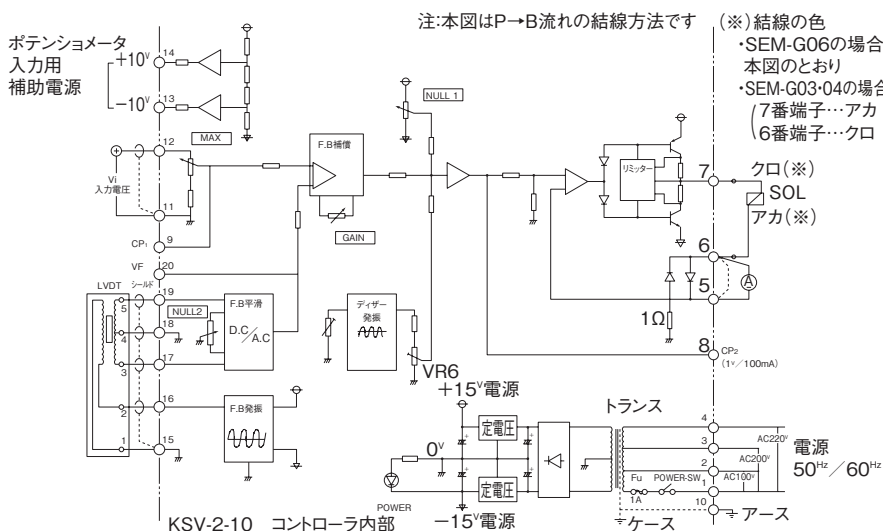
電源電圧	AC100、200、220V (50/60Hz共用)
許容電圧変動	-10～+10%
適用負荷	SEM-G※※用トルクモータコイル
指令入力	DC0～±10Vまたは5～10kΩのポテンショメータ
出力電流	0～±280mA
消費電力	最大20W
入力インピーダンス	16kΩ
ディザ	出荷時に調整済
使用周囲温度	0～55℃
使用周囲湿度	25～90%RH
質量	2kg

外形寸法図

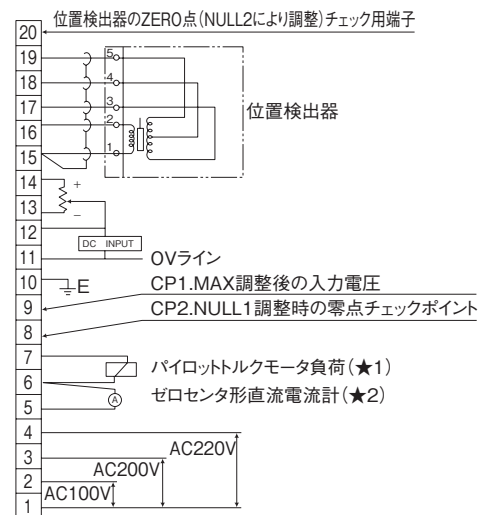
KSV-02-10



回路構成図



結線図



注)★1. パイロット弁への結線は付属のコネクタを用いてください。

結線要領

- ・G06の場合
リード線黒側が端子番号6
リード線黒側が端子番号7
となる様に接続してください。
- ・G03/04の場合
リード線黒側が端子番号6
リード線赤側が端子番号7
となる様に接続してください。
逆に接続するとマイナースフィードバックがかりません。
- ★2. 電流計を接続しない場合は端子5と6を短絡してください。