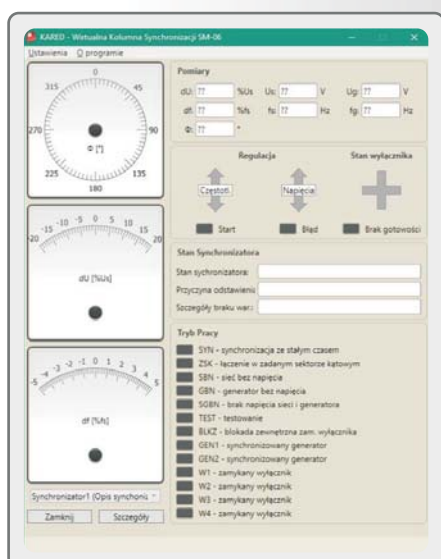


KARED

SYNCHRONIZATOR MIKROPROCESOROWY SM-06



SYNCHRONIZATOR MIKROPROCESOROWY SM-06

PRZEZNACZENIE

Synchronizatory SM-06 przeznaczone są do precyzyjnego i bezpiecznego łączenia obiektów elektroenergetycznych prądu przemiennego do pracy równoległej praktycznie bez udarów prądów wyrównawczych.

REALIZOWANE RODZAJE ŁĄCZENIA:

SYN – synchronizacja obiektów pracujących asynchronicznie,

ZSK – synchronizacja obiektów pracujących synchronicznie,

SBN – załączanie generatora na sieć bez napięcia,

GBN – załączanie napięcia sieci na niezasilaną sieć generatora,

SGBN – załączanie wyłącznika bez napięcia po obydwu stronach wyłącznika.

WERSJE:

SM-06A – synchronizator półautomatyczny przeznaczony do łączenia obiektów elektroenergetycznych prądu przemiennego, pracujących asynchronicznie (generatora z siecią) lub synchronicznie (np. spinanie sieci) z zadaniem czasem wyprzedzenia.

SM-06B - synchronizator półautomatyczny przeznaczony do w pełni automatycznego łączenia obiektów elektroenergetycznych prądu przemiennego do pracy równoległej. Przy łączeniu obiektów pracujących asynchronicznie (łączeniu generatora z siecią), po włączeniu zasilania i podaniu sygnału startu, automatycznie zrównuje napięcia i częstotliwości synchronizowanego generatora, a po doprowadzeniu różnic napięć i częstotliwości do nastawionych wartości, generuje sygnał zamykający wyłącznik.

Przy łączeniu obiektów pracujących synchronicznie (spinaniu sieci), kontroluje różnice napięcia i częstotliwości i generuje sygnał zamykający wyłącznik, gdy spełnione są nastawione warunki: napięciowy, częstotliwościowy i fazowy.

SM-06C – synchronizator automatyczny stanowiący rozszerzoną wersję synchronizatora SM-06B. Może łączyć obiekty za pomocą jednego z 4 wyłączników, bez konieczności komutowania sygnałów stanu tych wyłączników. Dodatkowo bez komutacji, możliwy jest wybór jednego z dwóch modeli dynamiki synchronizowanych obiektów.

CECHY GŁÓWNE:

1. Dwukanałowa realizacja czasu wyprzedzenia i blokada łączenia, gdy przewidywany fazowy uchyb łączenia ma wartość większą od nastawionej wartości dopuszczalnej.
2. Ograniczenie zewnętrznych urządzeń komutujących sygnały wejściowe i wyjściowe synchronizatora.
3. Wyniesiona tablica synchronizatora, połączona z synchronizatorem niezależnym łączem (światłowodem do 15 km lub skrętką na mniejsze odległości).
4. Przejrzysta wizualizacja parametrów synchronizowanego obiektu i wykonywanych funkcji na wyświetlaczu ciekłokrystalicznym.
5. Możliwość komunikacji z systemem sterowania, rejestracja i inne funkcje na życzenie.
6. Niezawodność działania poparta długim okresem gwarancji.