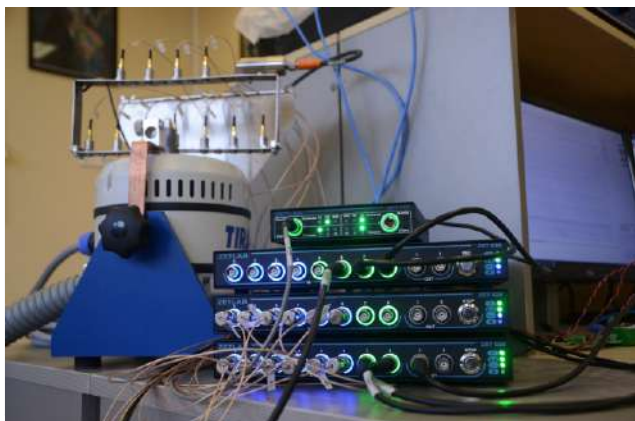


ZETLAB

СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ ВИБРОИСПЫТАНИЯМИ НОВОГО ПОКОЛЕНИЯ ZET 024 И ZET 028



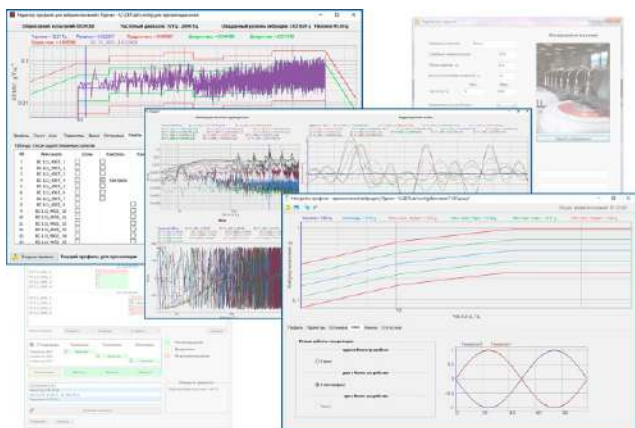
- программно-аппаратный комплекс на базе 4- и 8-канальных контроллеров;
- увеличение входных каналов до 512 за счет включения в состав дополнительных контроллеров;
- 4 выходных управляющих канала позволяют осуществлять одновременное управление сразу несколькими вибрационными генераторами;
- поддержка различных датчиков стандартов ICP (IEPE), DeltaTron, ISOTRON, датчиков с интерфейсом TEDS, а также зарядовых датчиков и датчиков с выходом по напряжению;
- интеллектуальное программное обеспечение нового поколения формирует рекомендации по контролю в соответствии выбранному профилю виброиспытаний, даёт оценку качества обратной связи выбранных измерительных каналов и позволяет диагностировать большинство ошибок на этапе подготовки к проведению испытаний.

ОСНОВНЫЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ систем управления виброиспытаниями

ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ	
Разрядность	24 разряда
Частотный диапазон	DC ... 20 кГц
Динамический диапазон	110 дБ
Диапазон напряжения (по выходным и выходным каналам)	±10 В
Аналоговая и цифровая фильтрация	есть
Синхронизация модулей	IEEE 1588 Precision TimeProtocol (PTP)

ЭКСПЛУАТАЦИОННЫЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ	
Габаритные размеры	300 × 240 × 35 мм
Масса	1 кг
Частота питающей сети	от 49,5 до 50,5 Гц
Напряжение питания	от 198 до 242 В
Потребляемая мощность	не более 10 ВА
Интерфейс связи с ПК	Ethernet

ПРОГРАММНОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ZETLAB VIBRO И ЕГО ВОЗМОЖНОСТИ



- ✓ Предтест и контроль;
- ✓ Синусоидальная вибрация (Sine);
- ✓ Широкополосная случайная вибрация (Random);
- ✓ Классический удар (Shock);
- ✓ Виброудар;
- ✓ Поиск и удержание резонансов (RSTD);
- ✓ Имитация стрелково-пушечного воздействия;
- ✓ Синтезированный импульс с заданным спектром ударного отклика (SRS);
- ✓ Задаваемый пользователем импульс (TTH);
- ✓ Режим воспроизведения записанных данных (FDR);
- ✓ Спектр усталостного повреждения (FDS);
- ✓ Комбинирование: Sine-on-Random; Random-on-Random; Sine-on-Sine; Sine-and-Random-on-Random.

