

## REFERENCE : Y4050



- L'équipement de contrôle de moteur utilise la communication CAN pour expérimenter le moteur et le contrôleur, et est conçu pour un certain nombre de fonctionnalités à contrôler dans un véhicule électrique.
- Entraîneur d'expérience de commande de moteur de véhicule électrique a une alimentation intégrée et le véhicule électrique est chargé par l'alimentation 220V monophasée, le contrôle de vitesse et le diagnostic peuvent être vérifiés par accélérateur, et l'accélération, test de décélération sont disponibles.

### Objectifs Pédagogiques :

- Commande de moteur de véhicule électrique.
- Ajustement du taux d'accélération, taux de décélération.
- Contrôler le taux de freinage régénératif.
- Configurer pour le capteur d'accélération.
- Ajuster la courbe de couple du moteur.
- Le réglage de la tension d'entrée de la batterie.
- Réglez la vitesse de course maximale.
- Enregistrement de données électriques pendant la conduite. (tension, courant, vitesse, glissement, etc.)

### Description technique :

- Composition

#### 1. Spécification motor

- Moteur simple 72V / 7 kw
  - Batterie: plomb
  - Roue d'entraînement directe à l'intérieur du moteur
  - La charge intégrée standard: 72V ~ 165 Ah
  - Manette
- Structure

#### 2. Manufactured pour étudier le principe de conduite de commande de moteur du véhicule électrique à l'oeil nu

#### 3. Configurez l'appareil expérimental de commande de moteur de véhicule électrique

- Système de boîte à clés: 1SET
- À clé et jeu de câbles de connexion
- Contrôleur: 1SET
- Modules contacteurs de contrôle électrique: 1SET
- Jeu de pièces de recharge: 1SET
- Système de charge: 1SET - Moteur électrique 72V / 7kw seul moteur: 1SET
- Système de boîte à clés, le contrôleur, le contacteur du module de contrôle, le système de charge, le moteur est inclus pour être fait à l'appareil de contrôle du moteur pour une expérience de véhicule électrique
- La livraison, l'installation, la formation peuvent être effectuées en ligne avec le logiciel pour la configuration en utilisant la communication

CAN