

รายละเอียดคุณลักษณะเฉพาะครุภัณฑ์
 คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยอุบลราชธานี
 ประจำปีงบประมาณ 2560

ลำดับ	รายการ	จำนวน	คุณลักษณะเฉพาะครุภัณฑ์	หมายเหตุ
1	1 ชุด ภาควิชาวิศวกรรมไฟฟ้าและอิเล็กทรอนิกส์ ชุดปฏิบัติการเครื่องกลไฟฟ้า	1 ชุด มีคุณลักษณะเฉพาะดังนี้ 1. รายละเอียดทั่วไป 1.1 เป็นชุดทดลองที่ออกแบบสำหรับการเรียนการสอนโดยเฉพาะ 1.2 ชุดทดลองใช้การประมวลผลเชิงเลขด้วยตัวประมวลผลแบบ Digital Signal Processing (DSP) เป็นตัวประมวลผลควบคุมหลัก สามารถทำการทดลองเพื่อควบคุมความเร็วมอเตอร์ไฟฟ้ากระแสสลับ 3 เฟสและมอเตอร์ไฟฟ้ากระแสตรงได้ 1.3 สามารถทำการทดลองโดยใช้เทคนิคการควบคุมความเร็วของมอเตอร์ด้วยวิธีการตั้งเป้าหมายเป็นขั้นตอนน้อย เช่น V/f Control, Flux Vector Control, Direct Torque Control เป็นต้น 1.4 สามารถใช้งานร่วมกับโปรแกรม Matlab/Simulink เพื่อเขียนโปรแกรมสั่งงานควบคุม 1.5 ประกอบด้วยชุดมอเตอร์ไฟฟ้ากระแสสลับ 3 เฟส อิเล็กทรอนิกส์ Encoder และตัวแสดงผลการนับรอบและความเร็วรอบ 1.6 ชุดทดลองสามารถนำไปประยุกต์ใช้ได้กับ วิชาการศึกษาทดลองปฏิบัติการเคลื่อนตัวด้วยไฟฟ้า, วิชาอิเล็กทรอนิกส์กำลัง, และ วิชาการเขียนโปรแกรมคอมพิวเตอร์และสามารถพัฒนาต่อขยายงานวิจัยได้ 1.7 ชุดทดลองเป็นแบบ Panel System มีการพิมพ์สัญลักษณ์และอักษรกำกับไว้อย่างชัดเจน บน module เพื่อความคงทนถาวร ตลอดจนอายุการใช้งาน ซึ่งต่อและสายเสียบทดลองเป็น Safety Socket ขนาด 4mm.	2. รายละเอียดทางเทคนิค 2.1 DSP Control Drive System จำนวน 1 ชุด 2.1.1 ใช้ตัวประมวลผลแบบ Digital Signal Processing ขนาดไม่น้อยกว่า 32 bits 2.1.2 มีความเร็วในการประมวลผลไม่น้อยกว่า 150 MHz 2.1.3 แรงดันอินพุตที่ใช้กับแหล่งจ่ายไฟฟ้าหนึ่งเฟส 220VAC, 50HZ 2.1.4 ชุดอินเวอร์เตอร์สามารถควบคุมแรงดันอินพุตที่ต่ำจากการกำหนดสัญญาณขับจากชุดประมวลผลแบบดิจิทัลได้อย่างอิสระ 2.1.5 สามารถจ่ายแรงดันเอาท์พุทแบบสามเฟสไม่น้อยกว่า 220VAC 2.1.6 สามารถจ่ายกำลังไฟฟ้าเพื่อขับเคลื่อนมอเตอร์ไฟฟ้ากระแสสลับได้ไม่น้อยกว่า 500 วัตต์ต่อเนื่อง	



รายละเอียดคุณลักษณะเฉพาะครุภัณฑ์
คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยอุบลราชธานี
ประจำปีงบประมาณ 2560

ลำดับ	รายการ	จำนวน	คุณลักษณะเฉพาะครุภัณฑ์	หมายเหตุ
			<p>2.1.7 มีพอร์ตที่รองรับสัญญาณการป้อนกลับจาก Encoder</p> <p>2.1.8 มี USB พอร์ตที่รองรับการเชื่อมต่อกับคอมพิวเตอร์เพื่อการโปรแกรม</p> <p>2.2 Isolated Transformer จำนวน 1 ชุด</p> <p>2.2.1 เป็นชุดหม้อแปลงไฟฟ้าไอโซเลทขนาด 220/220 VAC ทำหน้าที่เป็นแหล่งจ่ายแรงดันไฟฟ้า</p> <p>2.2.2 ทางต้านเอาท์พุทสามารถจ่ายกระแสไฟฟ้าได้ไม่น้อยกว่า 3A</p> <p>2.2.3 มี Circuit Breaker ขนาดไม่น้อยกว่า 2P/10A และ RDC ขนาด 25A 2Pole 30mA ทำหน้าที่เป็นอุปกรณ์ป้องกันทางต้านอินพุท</p> <p>2.2.4 มี Over Load ขนาด 3A หรือดีกว่าทำหน้าที่เป็นอุปกรณ์ป้องกันกระแสเกินทางต้านเอาท์พุท</p> <p>2.2.5 มี Push Button Switch Start/Stop และ Emergency Switch ทำหน้าที่ควบคุมการทำงาน</p> <p>2.2.6 ใช้กับแรงดันไฟฟ้า 220V, 50Hz</p> <p>2.3 Power Relay Contactor จำนวน 1 ชุด</p> <p>2.3.1 มีจุดต่อที่สามารถเชื่อมต่อกับชุดมอเตอร์ที่ทดสอบได้โดยตรง</p> <p>2.3.2 มีหลอดไฟแสดงสถานะการทำงานของตัว Relay</p> <p>2.3.3 มีชุด Push Button Switch Start และ Stop เพื่อควบคุมการทำงาน</p> <p>2.3.4 ใช้กับแรงดันไฟฟ้า 220V, 50Hz</p> <p>2.4 Three Phase Squirrel Cage Motor จำนวน 1 ชุด</p> <p>2.4.1 ขนาดพิกัดกำลังไม่น้อยกว่า 370 W</p> <p>2.4.2 ขนาดพิกัดแรงดัน 220V (Delta)</p> <p>2.4.3 ขนาดพิกัดความถี่ 50 Hz</p> <p>2.5 DC Shunt Wound Machine จำนวน 1 ชุด</p> <p>2.5.1 ขนาดพิกัดกำลังไม่น้อยกว่า 250 W</p> <p>2.5.2 ขนาดพิกัดแรงดันที่ชดลวดอาเมเจอร์ 220 V</p> <p>2.5.3 ขนาดพิกัดกระแสที่ชดลวดอาเมเจอร์ไม่น้อยกว่า 15 A</p> <p>2.5.4 ขนาดพิกัดแรงดันที่ชดลวดกระแสคืน 220 V</p> <p>2.5.5 ขนาดพิกัดกระแสที่ชดลวดกระแสคืนไม่น้อยกว่า 0.35 A</p>	



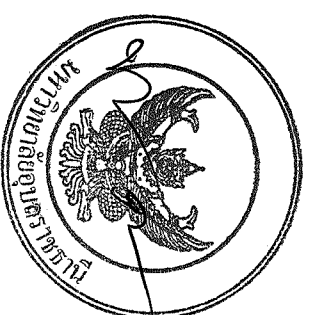
รายละเอียดคุณลักษณะเฉพาะครุภัณฑ์
 คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยอุบลราชธานี
 ประจำปีงบประมาณ 2560

ลำดับ	รายการ	จำนวน	คุณลักษณะเฉพาะครุภัณฑ์	หมายเหตุ
			<p>2.6 Electromagnetic Brake จำนวน 1 ชุด</p> <p>2.6.1 ขนาดพิกัดกำลังทำงานแบบต่อเนื่องไม่น้อยกว่า 400 W</p> <p>2.6.2 ขนาดพิกัดกำลังทำงานแบบไม่ต่อเนื่องไม่น้อยกว่า 600 W</p> <p>2.6.3 ขนาดพิกัดแรงดันอยู่ในช่วง 0-220VDC</p> <p>2.6.4 ติดตั้งตัวตรวจจับค่าแรงบิดแบบ Load cell</p> <p>2.6.5 ติดตั้งตัวตรวจจับค่าความเร็วรอบแบบ Proximity</p> <p>2.6.6 สามารถต่อใช้งานร่วมกับตัวเครื่องวัด Torque-Speed Measuring Instrument เพื่อแสดงผลค่าแรงบิดและค่าความเร็วรอบได้</p> <p>2.7 Rotary Encoder จำนวน 1 ชุด</p> <p>2.7.1 สามารถลัปปลิงเข้ากับตัวมอเตอร์และตัวเบรกได้โดยตรง</p> <p>2.7.2 สัญญาณ Output แบบ Two – Phase A , B + Phase Z</p> <p>2.7.3 ความละเอียดไม่น้อยกว่า 1,024 P/R</p> <p>2.7.4 ชนิดของ Output เป็นแบบ Line Driver</p> <p>2.7.5 สามารถรองรับความเร็วสูงสุดได้ไม่น้อยกว่า 6,000 rpm</p> <p>2.8 Excitation DC Power Supply จำนวน 1 ชุด</p> <p>2.8.1 ปรับแรงดันเอาท์พุทได้อย่างน้อย 0-220 Vdc</p> <p>2.8.2 พิกัดกระแสเอาท์พุทไม่น้อยกว่า 2 Adc</p> <p>2.8.3 ใช้กับแรงดันไฟฟ้า 220Vac, 50Hz</p> <p>2.9 Torque-Speed Measuring Instrument จำนวน 1 ชุด</p> <p>2.9.1 ใช้สำหรับแสดงผลค่าของแรงบิดและค่าความเร็วรอบที่วัดได้จากตัวอุปกรณ์ ตรวจจับแบบ Load Cell และ Proximity ที่ติดตั้งอยู่บนตัว Electromagnetic Brake</p> <p>2.9.2 ตัวแสดงผลเป็นแบบดิจิทัล LED</p> <p>2.9.3 พิกัดสูงสุดค่าแรงบิดที่วัดได้ไม่น้อยกว่า: 1.9 Nm</p> <p>2.9.4 พิกัดสูงสุดค่าความเร็วรอบที่วัดได้ไม่น้อยกว่า: 6,000 rpm</p> <p>2.9.5 มีปุ่ม set Zero สำหรับตัวแสดงผลค่าแรงบิด</p>	



รายละเอียดคุณลักษณะเฉพาะครุภัณฑ์
คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยอุบลราชธานี
ประจำปีงบประมาณ 2560

ลำดับ	รายการ	จำนวน	หน่วย
			คุณลักษณะเฉพาะครุภัณฑ์
			<p>2.9.6 ใช้กับแรงดันไฟฟ้า 220Vac, 50Hz</p> <p>2.10 Voltage Isolated Measuring จำนวน 1 ชุด</p> <p>2.10.1 จุดวัดแรงดันไฟฟ้าแบบอิสระจำนวนไม่น้อยกว่า 4 ช่อง</p> <p>2.10.2 สามารถวัดแรงดันไฟฟ้าสูงสุดได้ไม่น้อยกว่า ±600V</p> <p>2.10.3 มีสัญญาณทางต้านเอาต์พุตเป็นแบบอัตราส่วน 10:1 หรือ 100:1</p> <p>2.10.4 ใช้กับแรงดันไฟฟ้า 220Vac, 50Hz</p> <p>2.11 Current Isolated Measuring จำนวน 1 ชุด</p> <p>2.11.1 จุดวัดกระแสไฟฟ้าแบบอิสระจำนวนไม่น้อยกว่า 4 ช่อง</p> <p>2.11.2 สามารถวัดกระแสไฟฟ้าได้สูงสุด ±20A หรือมากกว่า</p> <p>2.11.3 สัญญาณทางต้านเอาต์พุตเป็นแบบอัตราส่วน 1:1 หรือ 10:1</p> <p>2.11.4 ใช้กับแรงดันไฟฟ้า 220Vac, 50Hz</p> <p>2.12 โต๊ะทดลอง จำนวน 1 ชุด</p> <p>2.12.1 โครงสร้างทำด้วยอลูมิเนียมโปรไฟล์ ขนาดไม่น้อยกว่า 30x30 มม</p> <p>2.12.2 ที่ขา หงส์ตำแหน่งติดตั้งลูกล้อ ที่สามารถกลิ้งได้เพื่อให้อาจเคลื่อนย้ายได้</p> <p>2.12.3 พื้นโต๊ะด้านบนติดตั้งแผ่นไม้ปาติกลีล ขนาดไม่น้อยกว่า 1,200x500 มม หนาไม่น้อยกว่า 28 มม สูงจากพื้น อยู่ในช่วง 700 มม ถึง 850 มม</p> <p>2.13 Connecting Safety จำนวน 1 ชุด สายเสียบทดลองแบบ 4mm. ขนาดต่างๆดังนี้</p> <p>2.13.1 ขนาดไม่น้อยกว่า 20 เซนติเมตร จำนวนไม่น้อยกว่า 2 เส้น</p> <p>2.13.2 ขนาดไม่น้อยกว่า 1 เมตร จำนวนไม่น้อยกว่า 12 เส้น</p> <p>2.13.3 ขนาดไม่น้อยกว่า 2 เมตร จำนวนไม่น้อยกว่า 5 เส้น</p> <p>2.14 Bridge Plug 4 มม. จำนวนไม่น้อยกว่า 9 ตัว</p> <p>3. สามารถทำการทดลองในหัวข้อดังนี้</p> <p>3.1 การทดลองเอาต์พุตกระแสเสียบ ต้องทำงานในโหมดควบคุมแบบต่างๆ อย่างน้อยดังต่อไปนี้</p>



รายละเอียดคุณสมบัติเฉพาะครุภัณฑ์
 คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยอุบลราชธานี
 ประจำปีงบประมาณ 2560

ลำดับ	รายการ	จำนวน	คุณสมบัติเฉพาะครุภัณฑ์	หมายเหตุ
			<p>3.1.1 การควบคุมความเร็วของมอเตอร์ด้วยวิธี V/F Control ได้ทั้งแบบเปิดและปิด</p> <p>3.1.2 การควบคุมความเร็วของมอเตอร์ด้วยวิธี Direct Torque Control</p> <p>3.1.3 การควบคุมความเร็วของมอเตอร์ด้วยวิธี Space Vector Control</p> <p>3.1.4 การแปลงกระแสมอเตอร์จาก 3 แกน เป็น 2 แกน ตามทฤษฎีของคลาร์ค (Clarke Transfer)</p> <p>3.1.5 การแปลงกระแสจาก 2 แกนอ้างอิงสเตเตอร์เป็น 2 แกนอ้างอิงโรเตอร์ ตามทฤษฎีของพาร์ค (Park Transfer)</p> <p>3.1.6 ลักษณะสัญญาณตำแหน่งของโรเตอร์</p> <p>3.1.7 การแปลงกระแสจาก 2 แกน อ้างอิงโรเตอร์ เป็นแรงดัน 2 แกนอ้างอิงสเตเตอร์</p> <p>3.1.8 การแปลงแรงดันจาก 2 แกน เป็น 3 แกน เพื่อการคำนวณค่าสัญญาณการสวิตช์แบบสเปซเวกเตอร์แรงดัน (Space Vector PWM)</p> <p>3.1.9 การทำงานขณะลู่ปัดขณะมีโหลดและไม่มีโหลด</p> <p>3.1.10 ความแตกต่างของสัญญาณขณะมีโหลดและไม่มีโหลด</p> <p>3.1.11 ความเร็วในการตอบสนองการทำงาน เช่น การเปลี่ยนแปลงของความเร็วมอเตอร์เมื่อมีโหลดแบบทันทีทันใด การตอบสนองการกลีบทางหมุน</p> <p>3.1.12 แสดงแรงดันที่ ตีซีบัส</p> <p>3.2 การทดลองมอเตอร์ไฟฟ้ากระแสตรง ต้องทำงานในโหมดควบคุมแบบต่างๆ อย่างน้อยดังต่อไปนี้</p> <p>3.2.1 ควบคุมความเร็วมอเตอร์ไฟฟ้ากระแสตรงแบบลูเปิด แบบ 1 Quadrant, 2 Quadrant และ 4 Quadrant</p> <p>3.2.2 ควบคุมการปรับสัญญาณป้อนกลับความเร็วมอเตอร์</p> <p>3.2.3 ควบคุมการปรับสัญญาณป้อนกลับกระแสมอเตอร์</p> <p>3.2.4 ควบคุมมอเตอร์ไฟฟ้ากระแสตรงแบบ 1 Quadrant ลูปิด ด้วยตัวควบคุมชนิด PI ในลูความเร็ว</p> <p>3.2.5 ควบคุมมอเตอร์ไฟฟ้ากระแสตรงแบบ 2 Quadrant ลูปิด ด้วยตัวควบคุมชนิด PI ในลูความเร็ว</p> <p>3.2.6 ควบคุมมอเตอร์ไฟฟ้ากระแสตรงแบบ 4 Quadrant ลูปิด ด้วยตัวควบคุมชนิด PI ในลูความเร็ว</p> <p>3.2.7 ควบคุมมอเตอร์ไฟฟ้ากระแสตรงแบบ 1 Quadrant ลูปิด ด้วยตัวควบคุมชนิด PI ในลูความเร็ว และลูกระแส</p> <p>3.2.8 ควบคุมมอเตอร์ไฟฟ้ากระแสตรงแบบ 2 Quadrant ลูปิด ด้วยตัวควบคุมชนิด PI ในลูความเร็ว และลูกระแส</p> <p>3.2.9 ควบคุมมอเตอร์ไฟฟ้ากระแสตรงแบบ 4 Quadrant ลูเปิด ด้วยตัวควบคุมชนิด PI ในลูความเร็ว และลูกระแส</p>	



รายละเอียดคุณลักษณะเฉพาะคุณวุฒิ
 คณะวิศวกรรมศาสตร์ มหาวิทยาลัยอุบลราชธานี
 ประจำปีงบประมาณ 2560

ลำดับ	รายการ	จำนวน	คุณลักษณะเฉพาะคุณวุฒิ	หมายเหตุ
			4. รายละเอียดอื่น ๆ 4.1 มีคู่มือการใช้งาน ใบประกอบ หรือ ใบงานจำนวนอย่างน้อย 10 ชุด 4.2 ผู้ขายจะต้องติดตั้งพร้อมทำการแนะนำเสถียรวิธีการซึ่งงานโดยวิทยากรผู้มีความรู้และความสามารถ 4.3 มีการรับประกันไม่น้อยกว่า 1 ปี	