



SERVOCOMANDI ELETTRICI 400 N

SE4

APPLICAZIONE

Servocomandi utilizzabili con i corpi valvola serie VFZ disponibili in due versioni per comando:

- 3 punti (flottante);
- proporzionale (vedi tabella ingressi);

L'accoppiamento alla valvola viene fatto direttamente tramite ghiera di fissaggio senza l'ausilio di nessun utensile. Dopo aver messo in tensione l'apparecchiatura, il servomando effettua un auto adattamento alla corsa effettiva della valvola su cui

è montato (modello proporzionale). Con l'ausilio di una chiave esagonale è possibile muovere manualmente il motore e dunque lo stelo della valvola. Per facilitare i collegamenti elettrici, i servocomandi sono muniti di cavo plug-in.

Un dispositivo disabilita il motore ogni qualvolta viene raggiunta la corsa richiesta portandolo in un stato di riposo con conseguente risparmio energetico. Un LED interno indica lo stato del servocomando: addattamento, regolazione, fine corsa, errore.

MODELLO	FORZA N	CORSA mm	ALIMENTAZIONE Vca 50/60 HZ	AZIONE	ASSORBIMENTO VA
SE4M24	400	5.5	24	modulante	5.5
SE4F24	400	5.5	24	2 / 3 punti (flottante)	5.0
SE4F230	400	5.5	110...240	2 / 3 punti (flottante)	7.0

M30 modelli con ghiera M30x1.5 al posto dello standard 3/4"

CARATTERISTICHE TECNICHE

Alimentazione:

- SE4M24 24 Vca \pm 10% 50/60 Hz
- SE4F24 24 Vca \pm 10% 50/60 Hz
- SE4F230 110...240 Vca \pm 10% 50/60 Hz

Tempo di corsa: circa 70 sec.

Comando manuale: chiave esagonale da 3 mm

Azione: diretta o inversa selezionabile

Temp. di lavoro: 0...50 °C

Umidità d'impiego: 10...90 % u.r. (senza condensa)

Stoccaggio: -20...70 °C

< 95% u.r.

Cavo: PVC, sezione 3 x 0.50 mm², lunghezza 1,5 m

Attacco: ghiera 3/4" (su richiesta M30x1.5)

Coperchio: policarbonato opaco

Grado di protezione: IP54, classe II (SE4F230), classe III (SE4M24, SE4F24)

Autoestinguenza: V0 - V1 secondo UL94

Dimensioni: vds disegno

Peso: 360 g

INSTALLAZIONE

Tramite il comando manuale portare l'albero nella posizione superiore (girare la chiave esagonale in senso antiorario). Questa operazione deve avvenire con l'attuatore non alimentato. Montare l'attuatore sul corpo della valvola e avvitare a fondo la ghiera di fissaggio. Per una corretta installazione, assicurare sufficiente spazio intorno al servocomando. Eseguire i collegamenti elettrici rispettando gli schemi e verificando la corrispondenza tra il valore di tensione sulla linea d'alimentazione e quello riportato sull'etichetta del prodotto.

SE4M24 ingressi (selezionabili tramite jumper):

INGRESSI	R _{in}
0...10 V	~ 65 kOhm
0...4 V	~ 65 kOhm
6...10 V	~ 65 kOhm
2...10 V	~ 65 kOhm
4...20 mA	= 500 Ohm

INDICAZIONE A LED (INTERNO)

Verde con lampeggio lento: motore in addattamento, ricerca posizione superiore (SE4M24).

Rosso con lampeggio lento: motore in addattamento, ricerca posizione inferiore (SE4M24).

Verde con lampeggio rapido: motore in regolazione, in direzione superiore.

Rosso con lampeggio rapido: motore in regolazione, in direzione inferiore.

Verde acceso: motore a fine corsa superiore o in fase di raggiungimento fine corsa superiore (SE4M24).

Rosso acceso: motore a fine corsa inferiore o in fase di raggiungimento fine corsa inferiore (SE4M24).

Arancione acceso: impossibilità di eseguire la corsa (condizione di errore). Il motore eseguirà 3 tentativi di sblocco e 3 tentativi di riadattamento (SE4M24).

Arancione lampeggiante: i tentativi di sblocco di cui sopra non sono andati a buon fine (condizione di errore permanente). Probabile guasto nella valvola o nell'attuatore (SE4M24).

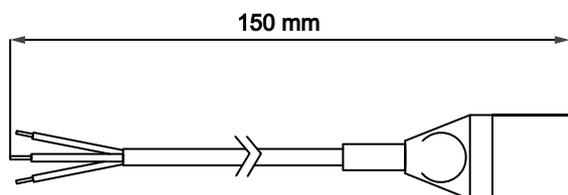
Rosso e verde lampeggiante: configurazione jumper non corretta (SE4M24)
Tutti spenti: posizione di regolazione raggiunta al di fuori delle battute

Lampeggio lento: 2 lampeggi / secondo
Lampeggio veloce: 8 lampeggi / secondo



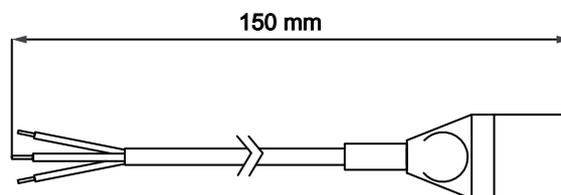
COLLEGAMENTI ELETTRICI

SE4F24 / SE4F230



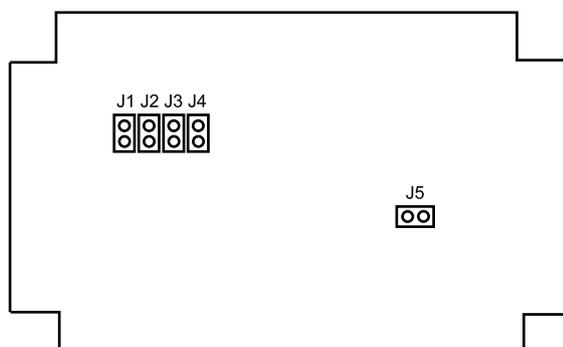
COM.	Blu
DOWN	Nero
UP	Marrone

SE4M24



COM	Blu
IN. (Y) 0...10 V	Nero
24 Vca	Marrone

POSIZIONE JUMPER SE4M24



INGRESSI	J1	J2	J3	J5	J4
0...10 V					
0...4 V					
6...10 V					
2...10 V					
4...20 mA					
AZIONE DIRETTA					
AZIONE INVERSA					

In azione diretta, applicando una tensione di 0 V, l'albero raggiunge la posizione superiore (via A - AB chiusa). Applicando 10 V, l'albero raggiunge la posizione inferiore (via A - AB aperta). In azione inversa viene invertita la logica di funzionamento. Il servomotore viene fornito da fabbrica ad azione diretta con campo lavoro 0...10 V.

- jumper (ponte) assente
- jumper (ponte) presente

DIMENSIONI D'INGOMBRO (mm)

