

POSICIONADOR P3 (3 POSICIONES)



DESCRIPCIÓN

El posicionador de 3 posiciones está compuesto por un actuador neumático doble efecto de giro 90° Kinetro, de 2 electroválvulas integradas 3/2 vías y de un circuito electrónico de pilotaje.

Este circuito de pilotaje se aloja dentro de una caja de finales de carrera (en opción standard IP65 o en opción IP66 antideflagrante ATEX).

Este posicionador P3 permite parar (posicionar) la paleta al inicio y final de carrera, además de una posición de paro intermedia a seleccionar entre 0 y 90°.

- Únicamente 3 conexiones eléctricas y una toma de aire de pilotaje.
- Cualquier posición de paro intermedia.
- Montaje directo sobre los actuadores standard Kinetro modelos 05 a 14.
- Regulación de la posición de paro intermedia:
 - mediante potenciómetro interno
 - mediante potenciómetro externo
 - mediante señal 4-20 mA

OPCIONES

- 2 contactos o sensores de final de carrera en la misma caja.
- Versión ATEX Categoría 2
con caja antideflagrante XLS + electroválvulas ATEX.
- Transmisor de ángulo 4-20 mA.
(indicación de la posición intermedia)
- 3 opciones en caso de fallo:
 - Standard (fail-free):**
 - sin retorno ni bloqueo por fallo de aire.
 - bloqueo por fallo eléctrico (si sigue habiendo presión de aire).
 - Opción D (fail-down):**
 - retorno a 0° por fallo eléctrico (si sigue habiendo presión de aire).
 - Option H (fail-hold):**
 - bloqueo en la posición actual por fallo de aire y/o eléctrico.

CARACTERÍSTICAS

- Alimentación eléctrica
 - 230 VAC ± 10%, 50 / 60 Hz / 48 VDC ± 10%
 - 115 VAC ± 10%, 50 / 60 Hz / 24 VDC ± 10%
- Consumo
 - Posicionador: 1,5 W máx.
 - Electroválvulas: 5 VA máx. por electroválvula.
- Temperatura de trabajo
 - 0° a 55°C (puede variar en ciertas ejecuciones ATEX).
- Ajuste
 - 4-20 mA impedancia 250 ohm
 - Potenciómetro impedancia 10 Kohm mín.
- Linealidad < 1% del rango.
- Deadband 0,1% à 3% del rango
- Repetibilidad < 1%, en función del ajuste.
- Transmisor de ángulo
 - Alimentación 8,5 a 27 VDC - Salida 4-20 mA

KINETROL

POSICIONADOR P3 (3 POSICIONES)

FUNCIONAMIENTO

PRINCIPIO:

El posicionador neumático P3, es un aparato compacto compuesto por un actuador neumático de paleta de giro 90° KINETROL de doble efecto, por 2 electroválvulas 3/2 vías y por un circuito electrónico alojado dentro de una caja de finales de carrera. Este posicionador permite parar (posicionar) la paleta al inicio y final de carrera, y en una posición intermedia (entre 0 y 90°).

POSICIÓN INTERMEDIA:

El circuito posicionador es alimentado por la tensión de entrada del punto intermedio.

El circuito compara la posición actual de la paleta (dada por el transmisor de ángulo) con la posición de ajuste (definida por un potenciómetro interno, potenciómetro externo o una señal 4-20 mA).

El posicionador actúa sobre las electroválvulas para llegar a la posición de ajuste. Una vez se alcanza la posición, actúa sobre las electroválvulas para mantener la posición.

TENSIONES DE ALIMENTACIÓN:

El circuito electrónico permite trabajar con 4 diferentes voltajes (24 VDC, 48 VDC, 110 VAC y 230 VAC). Sólo es necesario montar las electroválvulas con la alimentación adecuada de trabajo.

USO SENCILLO

- Circuito electrónico único para las 4 tensiones de uso.
- 3 fusibles separados para las 3 posiciones.
- Selección de la forma de ajuste (potenciómetro interno, potenciómetro externo o señal 4-20 mA) mediante un simple interruptor.
- Selección de la opción en caso de fallo (standard, opción D o opción H) mediante un simple selector.
- Alimentación eléctrica y señales de entrada, aisladas.
- Los tornillos de ajuste de "cero", "ganancia", "sensibilidad" y "damping" son fácilmente accesibles en el circuito electrónico.
- El circuito del transmisor de ángulo es fácil de instalar y ajustar.
- Este circuito está aislado de los los circuitos de mando.