

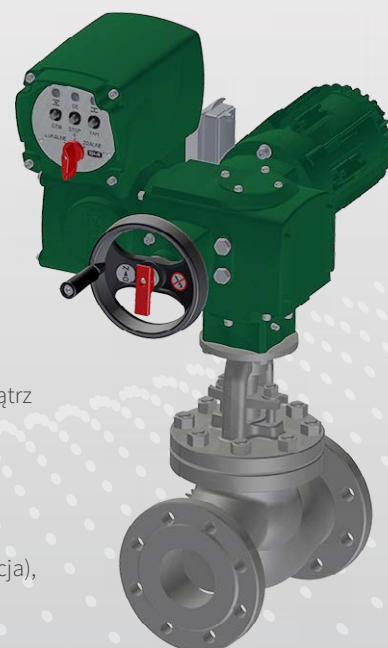


OBROTOWY SIŁOWNIK ELEKTRYCZNY XSM

Siłownik obrotowy sterowniczy XSM jest stałoprędkościowym siłownikiem z elektronicznym blokiem sterującym typu X-MATIK. Może być sterowany sygnałem trójstawnym 24VDC lub poprzez magistralę cyfrową a także sygnałem analogowym. Posiada stacyjkę sterowania lokalnego z sygnalizacją położenia krańcowych oraz gotowością. Posiada nowoczesną, lekką konstrukcję, przeznaczoną do pracy w ciężkich warunkach środowiskowych. Siłowniki obrotowe sterownicze typu XSM (X-MATIK) są przeznaczone do napędu elementów odcinających takich jak zawory, zasuwki bezpośrednio lub poprzez odpowiednie przyłącza A, moduły liniowe, wahliwe lub przekładnie obrotowe. Mogą pracować również w układach automatycznej regulacji.

Funkcje siłownika XSM:

- ▷ bezstykowe załączanie, wyłączanie, rewersowanie i elektryczne hamowanie silnika,
- ▷ automatyczne zatrzymanie siłownika w zadeklarowanych położeniach krańcowych,
- ▷ możliwość konfigurowania zatrzymania siłownika przy otwieraniu lub zamykaniu wskutek osiągnięcia zadanego momentu,
- ▷ sygnalizacja gotowości elektrycznej w postaci lampki GOTOWOŚĆ na stacyjce oraz styku komplementarnego GOTOWOŚĆ,
- ▷ przetwornik położenia siłownika typu TRANSOLVER z sygnałem 4÷20 mA, zasilanie linii pomiarowej z zewnątrz lub ze sterownika (opcja),
- ▷ powielenie sygnałów układu kontroli położenia krańcowych oraz układu kontroli momentu w postaci styków komplementarnych, w kierunku otwarcia i zamknięcia,
- ▷ ręczne konfigurowanie położenia krańcowych,
- ▷ sterowanie trójstawne sygnałem 24VDC, z możliwością zasilania toru sterowania z zewnątrz lub z wewnątrz siłownika,
- ▷ sygnalizacja przełączenia siłownika w tryby LOKALNE, ZDALNE,
- ▷ tryb bezpieczny „0”,
- ▷ autokontrola i korekta kolejności faz zasilających,
- ▷ konfiguracja ruchu awaryjnego (ruch na otwór, na zamknij lub zatrzymanie siłownika),
- ▷ wprowadzenie do systemu informacji o ruchu siłownika - mechaniczno-elektryczny generator migu (opcja),
- ▷ możliwość odsunięcia bloku sterującego,
- ▷ możliwość blokady siłownika w systemie LOTO.



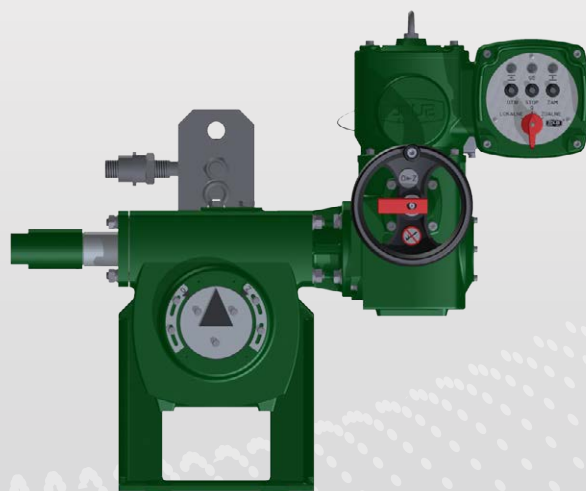
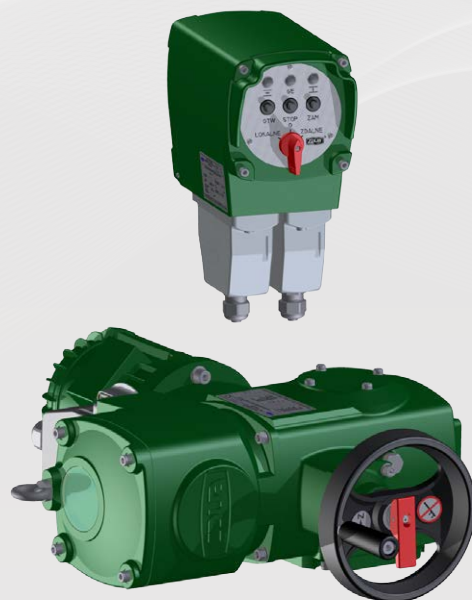
Sterowanie:

- ▷ sterowanie miejscowe za pomocą stacyjki lokalnej przyciskami,
- ▷ separacja galwaniczna wszystkich sygnałów sterowniczych od siebie i od napięcia sieci,
- ▷ zdalne sterowanie trójstanowe napięciem 24 VDC,
- ▷ zdalne sterowanie analogowe sygnałem 4 – 20 mA (opcja),
- ▷ sterowanie poprzez magistrale cyfrowe Profibus DP (w tym redundancyjny), Modbus (opcja),

Parametry	Siłownik obrotowy XSM
Napięcie zasilania	- standardowo: 3x400 VAC, - opcjonalnie: 1x230 VAC, - opcjonalnie: 3x500 VAC
Znamionowy moment lub siła wyjściowa	20÷2000Nm
Znamionowa prędkość elementu wyjściowego	4÷126 obr/min
Znamionowa wartość skoku	4÷1250obr
Temperatura pracy	-25÷70°C
Stopień ochrony	IP68, IP68 z dodatkową hermetyzacją
Rodzaj pracy	- praca ON-OFF (S2-15min), - pozycjonowanie – klasa A i B wg PN-EN 15714-2, - regulacyjna (S4 – 25%, 1200c/h) – klasa C wg PN-EN 15714-2
Wilgotność	do 80%
Masa	23÷220kg
Analogowy sygnał zwrotny	4÷20mA, przetwornik dwuprzewodowy (opcja)
Przyłącze	Zgodne z PN-EN ISO 5210

Mechanika:

- ▷ malowanie siłowników metodą proszkową,
- ▷ śruby, nakrętki i inne normalia, mające kontakt z otoczeniem ze stali nierdzewnej,
- ▷ zmiana nastaw układu momentowego na obiekcie,
- ▷ praca napędu w dowolnym położeniu.



www.zpua.com.pl



Zakład Produkcji Urządzeń
Automatyki Sp. z o.o.
ul. Tęczowa 57, 50-950 Wrocław

tel. +48 71 342 88 30
e-mail: info@zpua.com.pl

