

## Použití

- je určen k přestavování ovládacích orgánů (např. ventilů)

## Výhody

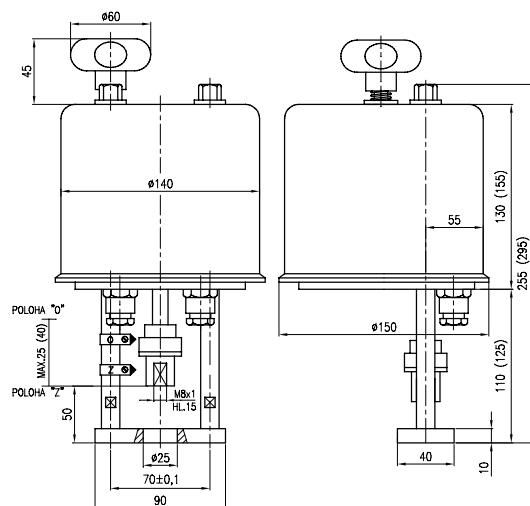
- možnost výběru zavírací síly
- možnost různých rychlostí přestavení výstupního táhla
- možnost různého řízení
- možnost různého výstupního signálu
- signalizace
- ruční ovládání
- možnost připojení pro různé armatury

## Technické parametry

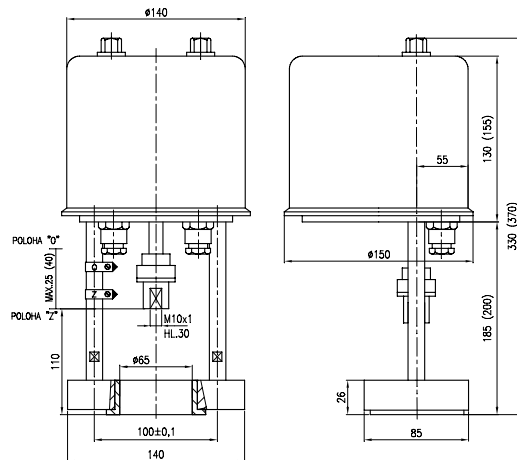
Teplota okolního prostředí	-25 až 55°C
Jmenovitá síla [kN]	2 až 4
Zdvih	5 až 25 mm
Přestavná doba	10 až 32 mm/min.
Řízení	tříbodové 4 až 20 mA; 0 až 20 mA 0 až 10 V; 0 až 1 V
Výstupní signál	odporový 100 Ω 4 až 20 mA do smyčky s převodníkem 4 až 20 mA z kapacit. vysílače
Napájení	AC 230, popř. 24 V / 48...52 Hz
Příkon [VA]	max. 19
Krytí	IP 65
Hmotnost	cca 3,5 kg

## Certifikace

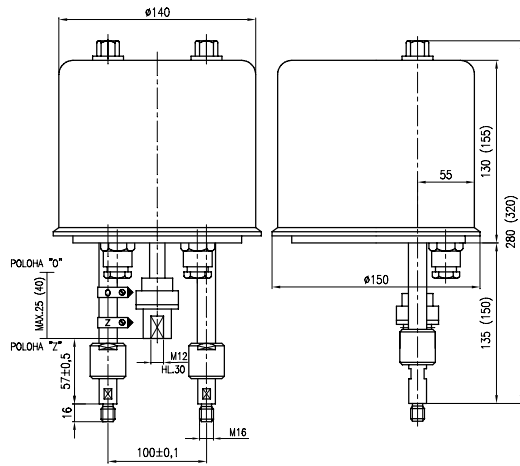
- prohlášení o shodě č.: ES-660000



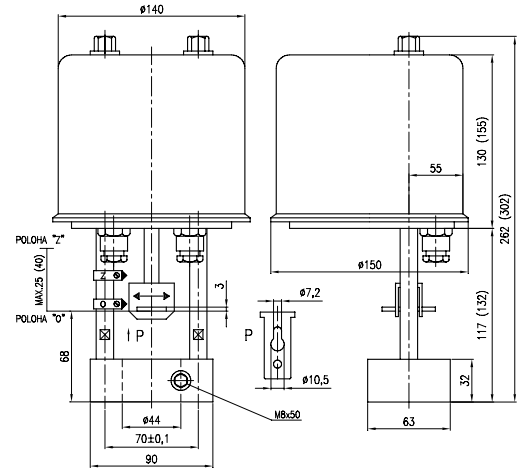
připojení P2 - příruba na  $\varnothing 25$ , spojka M8x1; ruční ovládání  
vně skříně



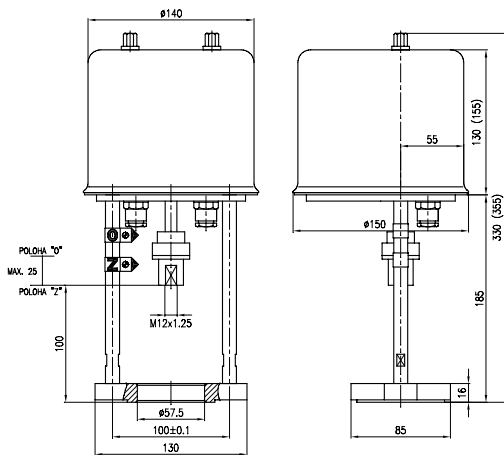
připojení P3 - příruba na  $\varnothing 65$ , spojka M10x1



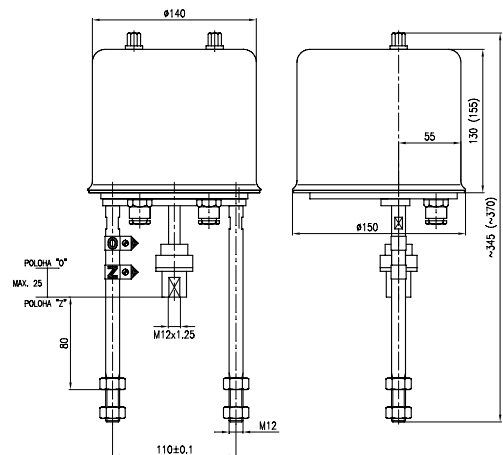
připojení P4 - sloupky rozteč 100, spojka M12



připojení P5 - příruba na  $\varnothing$  44, vřeteno se zářezem

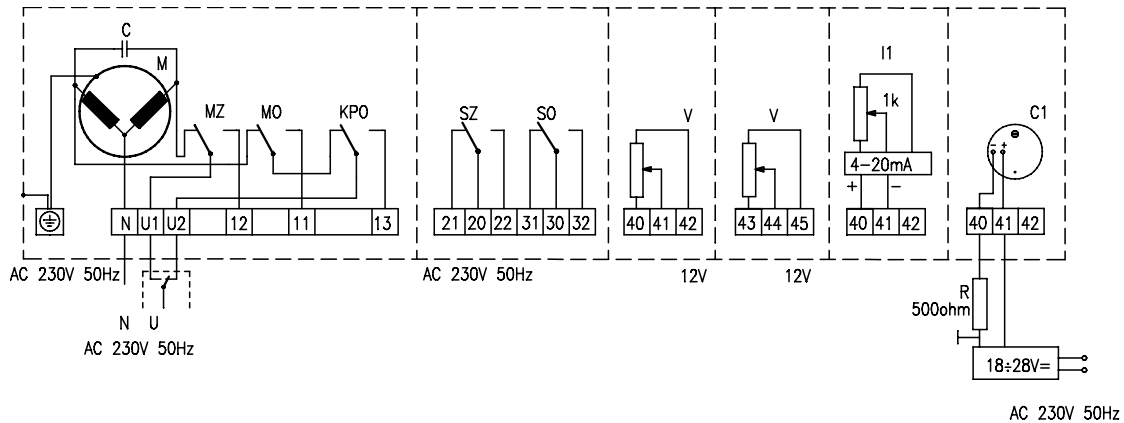


provedení P9 - příruba na  $\varnothing$  57,5; spojka M12x1,25; ventil BR12

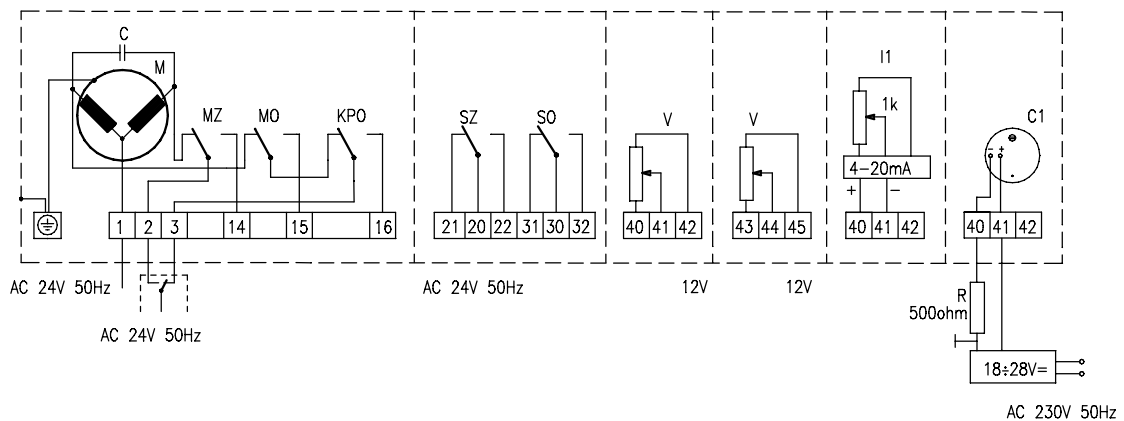


provedení P10 - sloupky rozteč 110; spojka M12 x 1,25; ventil BR11

## Schéma připojení



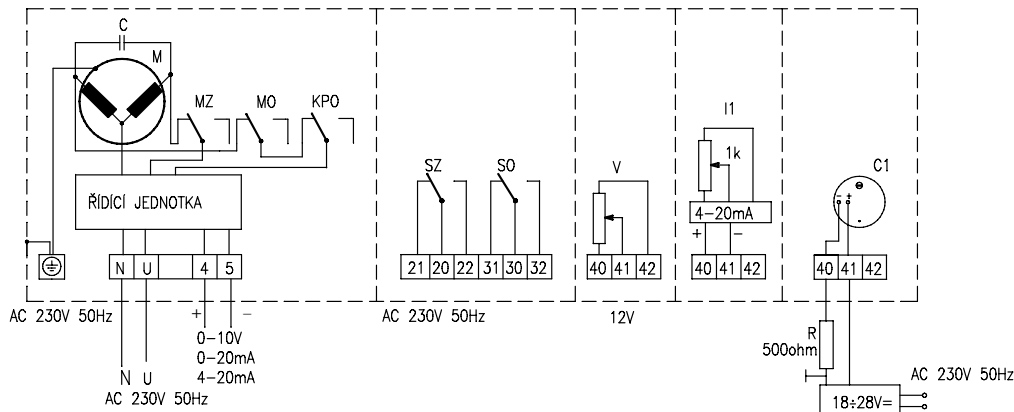
třibodové řízení - 230 V, 50 Hz



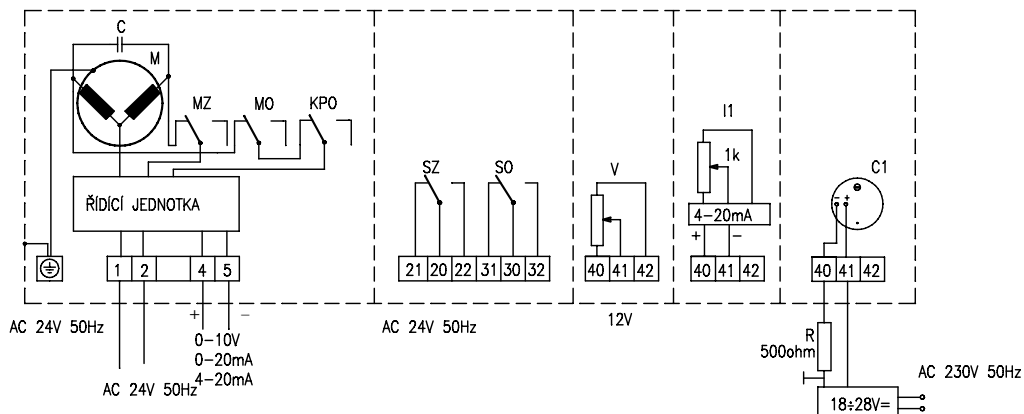
třibodové řízení - 24 V, 50 Hz

- KPO koncový polohový vypínač pro polohu servomotoru O
- MO vypínač síly pro polohu servomotoru O
- MZ vypínač síly pro polohu servomotoru Z
- SZ signalizační vypínač pro polohu servomotoru Z
- SO signalizační vypínač pro polohu servomotoru O
- M motorek
- C kondenzátor
- V vysílač RP19 - 100 Ω
- I1 převodník 4 - 20 mA pro dvou vodičové zapojení do měřicí smyčky (napájení přímo z měřeného signálu)
- C1 kapacitní vysílač s převodníkem 4 - 20 mA

## Schéma připojení



řízení (0 až 1) V, (0 až 10) V, (0 až 20) mA, (4 až 20) mA - 230 V, 50 Hz



řízení (0 až 1) V, (0 až 10) V, (0 až 20) mA, (4 až 20) mA - 24 V, 50 Hz

- KPO koncový polohový vypínač pro polohu servomotoru O
- MZ vypínač síly pro polohu servomotoru Z
- MO vypínač síly pro polohu servomotoru O
- SZ signalizační vypínač pro polohu servomotoru Z
- SO signalizační vypínač pro polohu servomotoru O
- M motorek
- C kondenzátor
- V vysílač RP19 - 100 Ω
- I1 převodník 4 - 20 mA pro dvou vodičové zapojení do měřicí smyčky (napájení přímo z měřeného signálu)
- C1 kapacitní vysílač s převodníkem 4 - 20 mA

## Objednávání

6 6 0	<b>1</b>	<b>Napájecí napětí AC</b>
		1 230 V / 50 Hz 2 24 V / 50 Hz
	<b>2</b>	<b>Jmenovitá síla [kN]</b>
		1 2 2 2,5 3 3,2 4 4
	<b>3</b>	<b>Rychlost přestavení výstupní části [mm/min]</b>
		1 10 2 16 3 25 4 32 (nelze pro jmenovitou sílu 3,2 a 4 kN)
	<b>kód</b>	<b>Doplňkové vybavení</b>
		OP1 ovládání polohy (0 - 1 V, 0 - 10 V, 0(4) - 20 mA) - bez R2 a I1 ANP1 adaptér s nastavovacím programem pro servomotory s OP1 S1 signalizační spínače SO a SZ R1 1 odporový vysílač 100 Ω R2 2 odporové vysílače 100 Ω - bez OP1, I1 a C1 I1 převodník 4 - 20 mA - bez OP1, R2 a C1 C1 kapacitní vysílač CPT1 - bez R2 a I1 P2 příruba na ∅ 25, spojka M8x1 P3 příruba na ∅ 65, spojka M10x1 P4 sloupky rozteč 100, spojka M12 P5 příruba na ∅ 44, vřetenem se zářezem P9 příruba na ∅ 57,5, spojka M12x1,25, ventil BR12 P10 sloupky rozteč 110, spojka M12x1,25, ventil BR11 RK1 ruční ovládání vně skříně ZDxx zdvih pro ventil - xx = 10, 16, 20, 25 mm
		Základní provedení: třibodové ovládání polohy, ruční ovládání, momentové spínače pro polohu O a Z, bez vysílače a přípojvacích elementů
	<b>1 2 3</b>	<b>kód</b>
6 6 0		/

Př. objednávky 6 6 0 1 1 1 / OP1 S1 R1 P2 ZD25