



I servocomandi MH/EMH 24-10 possono essere montati su valvole a globo V2/V3FR-65 e V2/V3GHF-65, ed hanno le seguenti caratteristiche:

- motore sincrono reversibile a basso voltaggio
- frizione magnetica
- azione trasmessa da ingranaggi
- albero ingranaggio d'uscita sostenuto da cuscinetti rotanti, che ruotano attorno ad un cuscinetto centrale
- stelo valvola e indicatore di posizione utilizzano un dado filettato per connettersi
- Indicatore posizione di funzionamento valvola equipaggiato di un interruttore ausiliario (opzionale)
- comando manuale utilizzabile per corse da 15mm, 17mm, 19mm, 22mm
- corsa selezionabile da un jumper
- servocomando proporzionale 0-10 V DC ad azione diretta o inversa selezionabile tramite jumper.
- segnale di controllo selezionabile da 0...10 V DC o da 4...20mA grazie un jumper
- jumper ulteriore che conferma il funzionamento diretto (DA) o inverso (RA) del motore.

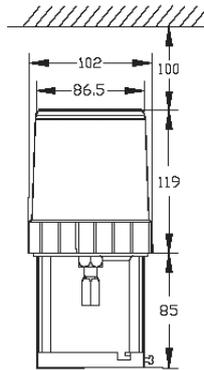
dati tecnici

	MH24-10	EMH24-10
Azione	2 posizioni o flottante (3 punti)	proporzionale, diretta o inversa
Tipo di motore	motore sincrono bidirezionale con frizione magnetica	motore sincrono bidirezionale con frizione magnetica
Alimentazione	24 V AC 50/60 Hz 5.5 VA (su richiesta 230 V AC)	24 V AC +/-10% 50/60 Hz
		Segnale d'ingresso disponibile 0-10 V DC o 4-20 mA
		Resistenza d'ingresso 100 Kohm
Ingranaggio	plastica poliossimetilene	plastica poliossimetilene
Riduttore	acciaio zincato	acciaio zincato
Staffa	fusione d'alluminio,	fusione d'alluminio,
Custodia	plastica ABS ignifuga	plastica ABS ignifuga
Assorbimento	5.5 VA	7.5 VA
Tempo di corsa	50Hz: 4.6 sec/mm, 60Hz: 3.8 sec/mm	50Hz: 4.6 sec/mm, 60Hz: 3.8 sec/mm
Temperatura operativa	-2 / +55°C	-2 / +55°C
Temperatura immagazzinaggio	-20 / +65°C	-20 / +65°C
Peso netto	1.1 Kg	1.15 Kg
Impostazioni di fabbrica	---	Corsa 22 mm
Forza	1000N	Perdita di segnale stelo alzato
Corsa	22 mm	1000N
Caratteristiche	3 punti	22 mm
		0...10 VDC/4-20mA

identificativo prodotto

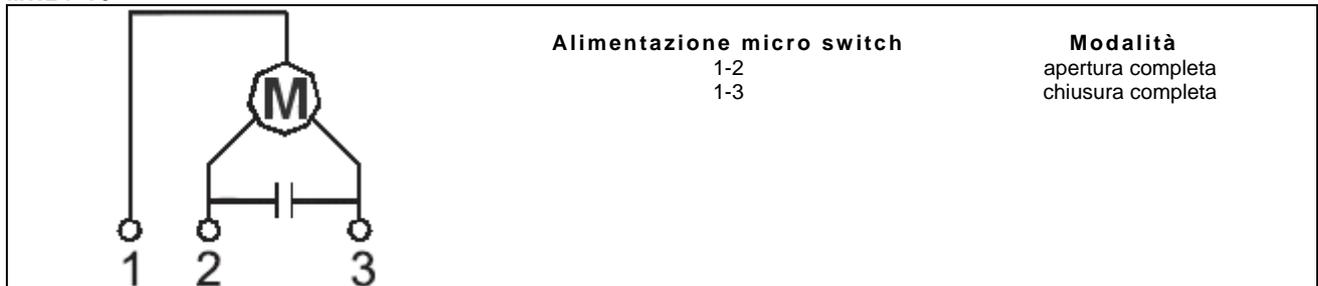
Prodotto	Descrizione	Codice
MH24-10	Servomotore a tre punti	0705-11-01
EMH24-10	Servomotore modulante 0-10 VDC/ 4-20mA	0705-12-01

dimensioni



collegamenti

MH24-10



EMH24-10

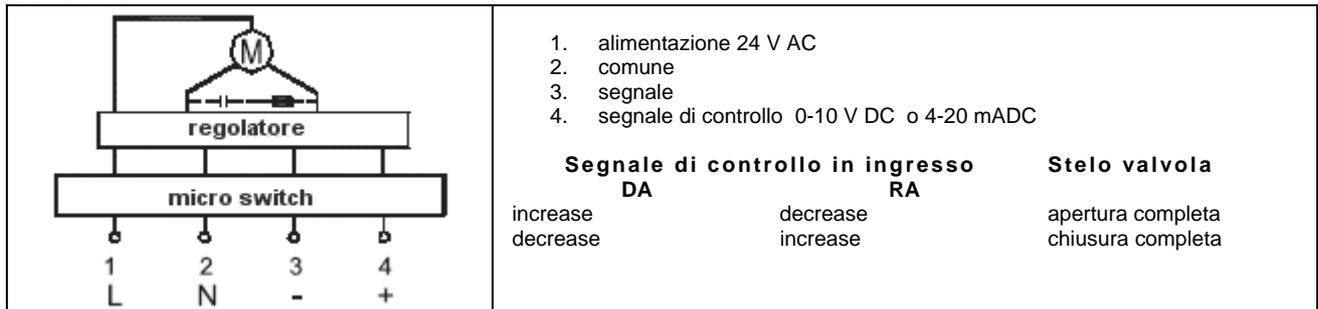
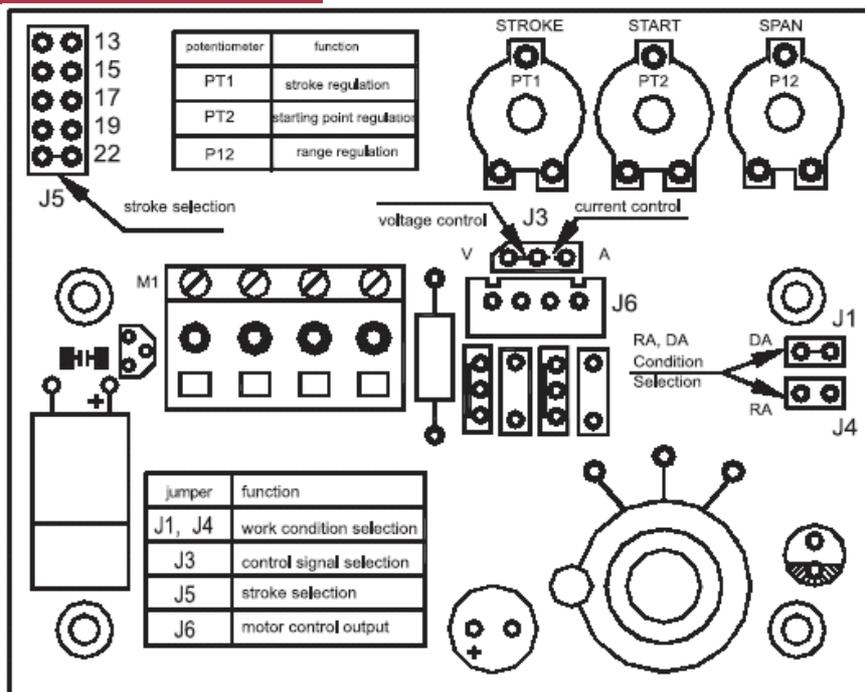
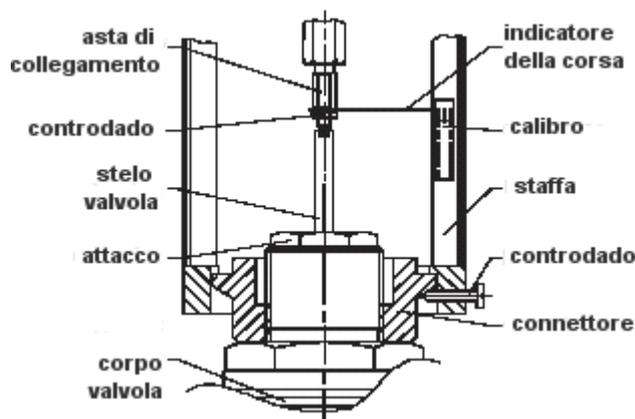


diagramma di regolazione



installazione



1.
 - installare la staffa del servomotore sul corpo valvola
 - montare il dado di collegamento sullo stelo
 - inserire i due anelli di accoppiamento nella scanalatura della testa dello stelo avvitando l'estremità della scanalatura del bullone di collegamento nel dado di collegamento. La corsa del servomotore va da 24 a 42mm in 4-6sec a 50Hz, a 60Hz impiega 3-8sec
 - bloccare strettamente il dado
 - utilizzare il controdamo per stringere il servomotore.
2.

è preferibile installare il servomotore in posizione verticale, avendo l'accortezza di lasciare abbastanza spazio per eventuali riparazioni
3.

collegare i cavi secondo gli schemi di collegamento
4.

accendere il servomotore e far muovere lo stelo della valvola in alto (chiusura completa) o in basso (apertura completa). In ogni caso il motore si spengerà a causa della mancanza di alimentazione arrivando a uno dei due fine corsa. Se lo stelo non ha totale movimento verso l'alto o verso il basso, è necessario regolare la distanza fra il bullone, l'accoppiamento ed il dado del servomotore fino a completa sistemazione.
5.

selezionare la modalità operativa (RA/DA) secondo i requisiti di controllo (DA increase/decrease, RA decrease/increase). L'impostazione di fabbrica di EMH24-10 è in modalità DA. Per impostare la modalità RA, spostare il ponticello da J1 a J4. In modalità DA il servomotore muove verso l'alto lo stelo permettendo una chiusura completa, in modalità RA il servomotore muove verso il basso lo stelo consentendo una apertura completa.
6.
 - se si desidera la modalità di controllo di 0-10V o 4-20mA, posizionare il ponticello su J3, secondo il tipo di segnale di controllo. L'impostazione di fabbrica di EMH24-25 è in modalità 0-10V.
 - se si desidera la modalità 4-20mA, togliere il ponticello che collega V con J3 e inserirlo in A.
7.

in base al tipo di valvola, è possibile selezionare sul servomotore la corsa adeguata. L'impostazione di fabbrica della corsa è di 22mm. Per modificare, estrarre il ponticello da J5 e inserirlo nella posizione corretta secondo la corsa desiderata.
8.
 - lasciare il regolatore sul segnale massimo, per verificare se la valvola è completamente aperta,
 - posizionare il regolatore sul segnale minimo, per verificare se la valvola è completamente chiusa.

avvertenze



Le operazioni di installazione e manutenzione devono essere eseguite da personale qualificato in assenza di alimentazione dell'apparecchio e dei carichi esterni. Il produttore non risponderà di eventuali danni causati da inadeguata installazione e/o dalla manomissione o rimozione dei dispositivi di sicurezza.

manutenzione

Montare il prodotto in ambiente asciutto.