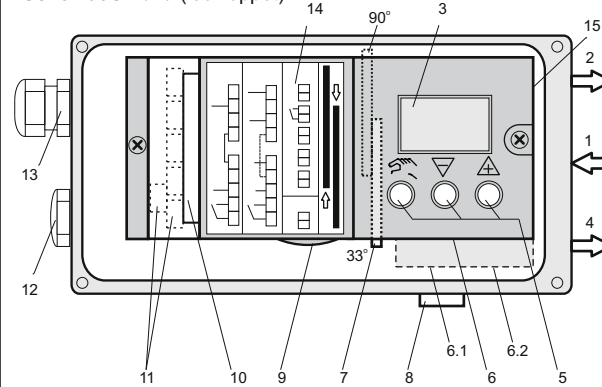


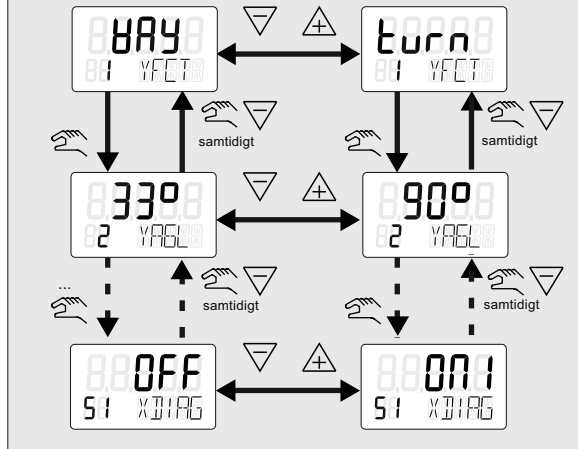
Schematisk bild (lock öppet)



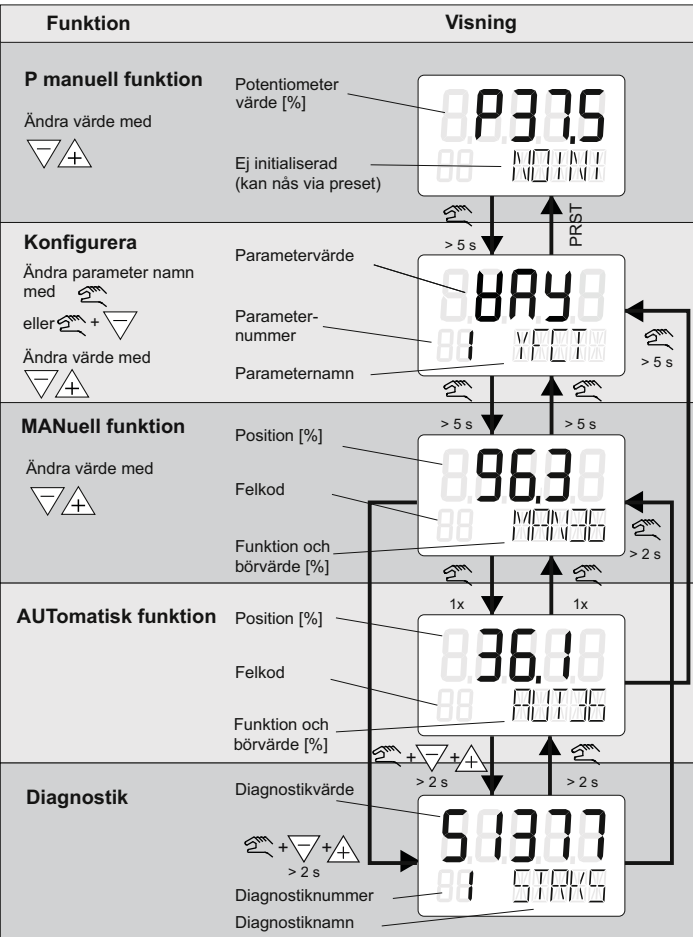
- 1 Matningstryck
- 2 Utsignal till ställdon Y1
- 3 Digital display
- 4 Utsignal till ställdon Y2
- 5 Manöverknappar
- 6 Förstrykning Y1
- 6.1 Förstrykning Y1 (*)
- 6.2 Förstrykning Y2 (*)
- 7 Väljare för ändring av rörelseområde
- 8 Ljuddämpare
- 9 Justeringshjul för slirkoppling
- 10 Kopplingsplint
- 11 Kopplingsplintar för optionsmoduler
- 12 Blindplugg
- 13 Kabelförskruvning
- 14 Märkskylt (på modullock)
- 15 Renbläsning ON/OFF

*) Vid dubbelverkande ställdon

Konfigurering



Ändring av ingångsvärde



Automatisk initialisering (med fabriksinställning)

Förutsättning: Väljare för rörelseområde (7) är korrekt inställd (se "schematisk bild")

Steg	Beskrivning
1.) Vridande ställdon Linjärt ställdon	Visningar: turn 900 , WAY 330 , OFF
2.)	Tryck > 5 s Följande funktion startar autokalibrering. Visning: SETE 4 INITA
3.)	Kontroll av rörelseriktning. Visning: P332.4 55 RUN 1
4.)	Kontroll av rörelse. Justering av nollpunkt och slag (ändläge till ändläge). Visning: P392.4 61 RUN 2
5.)	Beräkning och visning av rörelsetid ned (dxx.x), upp (uxx.x) Avbryt Knappen startar läckagetest
6.)	Beräkning av minsta stegsvarsändring. Visning: P332.4 57 RUN 4
7.)	Optimering av stegsvar. Visning: P392.4 57 RUN 5
8.)	Initialisering genomförd utan felmeddelanden (rörelse i mm för linjära ställdon) (vinkelrörelse i grader° för vridande don) Gå vidare med:

(Värden markerade i grått är endast exempel)

Möjliga meddelanden

Visning	Beskrivning	Åtgärd
P332.4 88 RUN 1 P332.4 88 ERROR	Ställdonet rör sig inte	Kvittering av meddelande med Kontrollera förstrykning (6) och öppna vid behov. Manövrera donet till arbetsområde med Återstarta initialisering.
P888.4 58 di u u	Under (utanför) potentiometerns arbetsområde	Ändra rörelseområde (7) Gå vidare med: eller justera slirkopplingen enligt display: P886.4 58 di u u Gå vidare med: eller för "WAY":
P5Ete 88 MIJUL	När slirkopplingen har justerats.	Linjärt ställdon: Justera återföringsarmen till vertikal position med: Gå vidare med:
P398.3 58 UP 1	Ovanför (utanför) potentiometerns arbetsområde	Kvittering av meddelande med Justera återföringsarmen till lägsta möjliga rörelseläge. Återstarta initialisering. Justera återföringsarmen till högsta möjliga rörelseläge. Justera med till displayvärdet: P392.8 58 90.95 Gå vidare med:
P319.8 58 U-d <	Potentiometerns rörelseområde för stort	Kvittering av meddelande med Justera återföringsarmen till lägsta möjliga rörelseläge Återstarta initialisering.
U331.3 88 NOZZL d331.8 88 NOZZL	Ställdonen rör sig inte. Rörelsetiden möjlig att justera.	Justera rörelsetiden med förstrykning(arna) (6) Gå vidare med eller

Se "Instruction Manual" för ytterligare meddelanden

Parameter-namn	Funktion	Parametervärde (Fetstil = fabriksinställning)	Enhet	Not.
1.YFCT	Typ av ställdon	turn (vridande ställdon) WAY (linjär ställdon) LWAY (linjär ställdon utan sinuskorrigering) ncSt (vridande ställdon med NCS) ncSt (inverterad ovanstående) ncSL (linjär ställdon med NCS) ncSLL (dito, utan sinuskor.)		
2.YAGL 1)	Vridningsvinkel Justera väljaren för rörelseområde (7) (se schematisk bild)	33° 90°	Grader	
3.YWAY 2)	Slaglängd (frivillig inställning) Vid användande måste valt område överensstämma med ställdonets rörelseområde I de fall skalbart område ej överensstämmer med ställdonets rörelseområde väljs närmast större skalbara område	OFF ----- 5 10 15 20 (kort arm 33°) ----- 25 30 35 (kort arm 90°) ----- 40 50 60 70 90 110 130 (lång arm 90°)	mm	
4.INITA	Initialisering autokalibrering	NOINI no / ###.# Strt		
5.INITM	Initialisering manuell kalibrering	NOINI no / ###.# Strt		
6.SCUR	Insignal för börvärde	0 ... 20mA 4 ... 20mA		
7.SDIR	Riktningrörelse	Stigande Fallande		
8.SPRA	Börvärde för skalstart av "split range"	0.0 ... 100.0	%	
9.SPRE	Börvärde för skalslut av "split range"	0.0 ... 100.0	%	
10.TSUP	Tid för upprampning	Auto / 0 ... 400	s	
11.TSDO	Tid för nedrampning	0 ... 400	s	
12.SFCT	Ventilfunktion	Linjär Likprocentig 1:25, 1:33, 1:50 1:25, 1:33, 1:50 Fritt justerbar	Lin 1 - 25 1 - 33 1 - 50 n1 - 25 n1 - 33 n1 - 50 FrEE	
13.SL0 3) 14.SL1 etc. till 32.SL19 33.SL20	Ventilfunktion (12) start 0% 5% till 95% 100%	0.0 ... 100.0	%	
34.DEBA	Dödband	Auto / 0.1 ... 10.0	%	
35.YA	Manuell begränsning (start)	0.0 ... 100.0	%	
36.YE	Manuell begränsning (slut)	0.0 ... 100.0	%	
37.YNRM	Begränsningsvärde	Rörelse Flöde MPOS FLOW		
38.YDIR	Rörelseriktning begränsningsvärde för visning och återföring	Stigande Fallande riSE FALL		
39.YCLS	Stängning med full kraft enligt funktion 40,41 nedan	Ingen Övre läge Nedre Läge Övre och nedre no uP do uP do		
40.YCDO	Nedre läge/värde för funktion enligt 39	0.0 ... 0.5 ... 100.0	%	
41.YCUP	Övre läge/värde för funktion enligt 39	0.0 ... 99.5 ... 100.0	%	
42.BIN1 4)	Funktion för insignal BI 1 Ingen Endast meddelande Tangentlös Tangentlös och MAN funktion Ställdonet går till läge YE enligt 36 Ställdonet går till läge YA enligt 35 Håller senaste läge/värde Startar Partial-Stroke-Test	OFF NO kontakt NC kontakt on -on bLoc 1 bLoc 2 uP -uP doWn -doWn StoP -StoP PST -PST		
43.BIN2 4)	Funktion för insignal BI 2 Ingen Endast meddelande Ställdonet går till läge YE enligt 36 Ställdonet går till läge YA enligt 35 Håller senaste läge/värde Startar Partial-Stroke-Test	OFF NO kontakt NC kontakt on -on uP -uP doWn -doWn StoP -StoP PST -PST		
44.AFCT 5)	Alarmfunktion Ingen A1=Min, A2=Max A1=Min, A2=Min A1=Max, A2=Max	OFF normal inverterad Π , ΠΠ Π̄ , Π̄Π̄ Π , Π̄ Π̄ , Π̄̄ ΠΠ Π̄Π̄		
45.A1	Gränsvärde (i % av rörelsen, MPOS) för alarm 1	0.0 ... 10.0 ... 100.0	%	
46.A2	Gränsvärde (i % av rörelsen, MPOS) för alarm 2	0.0 ... 90.0 ... 100.0	%	
47.YFCT 5)	Vid fel Fel + ej AUTmatik Fel + ej AUTmatik + BI ("+" betyder logisk "OR" funktion)	normal inverterad L L̄ L̄nΠ̄ -L̄nΠ̄ L̄nΠ̄b -L̄nΠ̄b		
48.YTIM	Rörelsetiden för donet att inta önskat inställt värde "fellarm för avvikelsetid"	Auto / 0 ... 100	s	
49.YLIM	Tillåten avvikelse för ovanstående larm "rörelsen X % med avvikelse enligt ovan"	Auto / 0 ... 100	%	
50.PRST	Preset (återställning till fabriksinställning "NO INI") "no" ingenting aktiverat "Strt" start för fabriksinställning (tryck + > 5s) "oCAY" återställd till fabriksinställning Obs: fabriksinställning resulterar i "NO INI"	no Strt oCAY		
51.XDIAG	Aktivering av utökad diagnostik av singlegränssalarm dubbelgränssalarm trippelgränssalarm	OFF On1 On2 On3		

Parameter-namn	Funktion	Parametervärde (Fetstil = fabriksinställning)	Enhet	Not.
A. Y PST 6)	Partial-Stroke-Test med följande parametrar:			
A1. STPOS	Startposition	0.0 ... 100.0	%	
A2. STTOL	Starttolerans	0.1 ... 2.0	%	
A3. STEP	Steghöjd	0.1 ... 10.0	%	
A4. STEPΔ	Riktningrörelse	uP / do / uP do		Dagars
A5. INTRV	Testintervall	OFF / 1 ... 365		s
A6. PSTIN	Partial-Stroke-Test referensstegtid	NOINI / (C)###.# / Fdin/rEAL		
A7. FACT1	Faktor för gränsvärde 1	0.1 ... 1.5 ... 100.0		
A8. FACT2	Faktor för gränsvärde 2	0.1 ... 3.0 ... 100.0		
A9. FACT3	Faktor för gränsvärde 3	0.1 ... 5.0 ... 100.0		
b. Y DEV 6)	Generella ventifel med följande parametrar:			
b1.TIM	Tidskonstant	Auto / 1 ... 400	s	
b2. LIMIT	Gräns	0.0 ... 1.0 ... 100.0	%	
b3. FACT1	Faktor för gränsvärde 1	0.1 ... 5.0 ... 100.0		
b4. FACT2	Faktor för gränsvärde 2	0.1 ... 10.0 ... 100.0		
b5. FACT3	Faktor för gränsvärde 3	0.1 ... 15.0 ... 100.0		
C. Y LEAK 6)	Pneumatikläckage med följande parametrar:			
C1. LIMIT	Gräns	0.0 ... 30.0 ... 100.0	%	
C2. FACT1	Faktor för gränsvärde 1	0.1 ... 1.0 ... 100.0		
C3. FACT2	Faktor för gränsvärde 2	0.1 ... 1.5 ... 100.0		
C4. FACT3	Faktor för gränsvärde 3	0.1 ... 2.0 ... 100.0		
d. Y STIC 6)	Tröghet i rörelse (friktionseffekt) med följande parametrar:			
d1. LIMIT	Gräns	0.1 ... 1.0 ... 100.0	%	
d2. FACT1	Faktor för gränsvärde 1	0.1 ... 2.0 ... 100.0		
d3. FACT2	Faktor för gränsvärde 2	0.1 ... 5.0 ... 100.0		
d4. FACT3	Faktor för gränsvärde 3	0.1 ... 10.0 ... 100.0		
E. Y DEBA 6)	Övervakning av dödband med följande parametrar:			
E1. LEVEL3	Gränsvärde	0.0 ... 2.0 ... 10.0	%	
F. Y ZERO 6)	Enhetens nollpunktsdrift med följande parametrar:			
F1. LEVL1	Gränsvärde 1	0.1 ... 1.0 ... 10.0	%	
F2. LEVL2	Gränsvärde 2	0.1 ... 2.0 ... 10.0	%	
F3. LEVL3	Gränsvärde 3	0.1 ... 4.0 ... 10.0	%	
G. Y OPEN 6)	Enhetens spanningsdrift med följande parametrar:			
G1. LEVL1	Gränsvärde 1	0.1 ... 1.0 ... 10.0	%	
G2. LEVL2	Gränsvärde 2	0.1 ... 2.0 ... 10.0	%	
G3. LEVL3	Gränsvärde 3	0.1 ... 4.0 ... 10.0	%	
H. Y TMIN 6)	Övervakning av enhetens lägsta temperatur med följande parametrar:			
H1. TUNIT	Temperaturenhet	°C / °F		
H2. LEVL1	Gränsvärde 1	-40 ... -25 ... 90 / -40 ... 194		
H3. LEVL2	Gränsvärde 2	-40 ... 2.0 ... 90 / -40 ... 194		
H4. LEVL3	Gränsvärde 3	-40 ... 90 / -40 ... 194		
J. Y TMAX 6)	Övervakning av enhetens högsta temperatur med följande parametrar:			
J1. TUNIT	Temperaturenhet	°C / °F		
J2. LEVL1	Gränsvärde 1	-40 ... 75 ... 90 / -40 ... 194		
J3. LEVL2	Gränsvärde 2	-40 ... 80 ... 90 / -40 ... 194		
J4. LEVL3	Gränsvärde 3	-40 ... 90 / -40 ... 194		
L. Y STRK 6)	Övervakning av antal fulla/hela slag med följande parametrar:			
L1. LIMIT	Antal fulla/hela slag	1 ... 1E6 ... 1E8		
L2. FACT1	Gränsvärde 1	0.1 ... 1.0 ... 40.0		
L3. FACT2	Gränsvärde 2	0.1 ... 2.0 ... 40.0		
L4. FACT3	Gränsvärde 3	0.1 ... 5.0 ... 40.0		
O. Y DCHG 6)	Övervakning av antal rörelseriktningsändringar med följande parametrar:			
O1. LIMIT	Rörelseriktningsändringar	1 ... 1E6 ... 1E8		
O2. FACT1	Gränsvärde 1	0.1 ... 1.0 ... 40.0		
O3. FACT2	Gränsvärde 2	0.1 ... 2.0 ... 40.0		
O4. FACT3	Gränsvärde 3	0.1 ... 5.0 ... 40.0		
P. Y PAVG 6)	Beräkning av medelvärde av rörelseområde med följande parametrar:			
P1. TBASE	Tidsval för medelvärde	0.5h / 8h / 5d / 60d / 2.5y		
P2. STATE	Förutsättning för beräkning	IdLE / rEF./###.# / Strt		
P3.LEVL1	Gränsvärde 1	0.1 ... 2.0 ... 100.0	%	
P4. LEVL2	Gränsvärde 2	0.1 ... 5.0 ... 100.0	%	
P5. LEVL3	Gränsvärde 3	0.1 ... 10.0 ... 100.0	%	

- ANMÄRKNING:
- Parameter visas endast om "turn" eller "WAY" är valt; vid "turn", går det ej att välja 33°
 - Parameter visas ej då "turn", "LWAY" eller "ncs_" har valts med YFCT.
 - Val av ställdotsfunktion är endast möjligt med val 12.SFCT = "FREE"
 - NC kontakt betyder: åtgärd med öppen kontakt eller Låg nivå
NO kontakt betyder: åtgärd med sluten kontakt eller Hög nivå
 - Normal betyder: Hög nivå utan fel
Inverterad betyder: Låg nivå utan fel
 - Parameter A till P förekommer endast om parameter 51.XDIAG är aktiverad med On1, On2 eller On3. Övervakning av parametrar A till P sker enbart då vald parameter är aktiverad med On.