

OPEN AIR™

Servopohony vzduchotechnických klapek

**GDB16...1
GLB16...1**

Rotační provedení, spojité ovládání, 24 V~



Elektrické rotační servopohony, spojitý řídící signál 0...10 V ss , jmenovitý kroutící moment 5 / 10 Nm, napájecí napětí 24 V ~, automatická adaptace úhlu otáčení, zpětnovazební výstupní signál pro indikaci polohy 0...10 V ss , pracovní rozsah mechatnicky nastavitelný mezi 0...90°, připojovací kably o délce 0,9 m.

Různá provedení s nastavitelným řídící signálem pro výchozí polohu a pracovní rozsah a s nastavitelnými pomocnými spínači pro realizaci doplňkových funkcí.

Použití

Pro ovládání vzduchotechnických klapek ve vzduchotechnických a klimatizačních zařízeních.

- pro připojení k regulátoru se spojitým výstupním signálem 0...10 V ss
- při jmenovitém kroutícím momentu, podle velikosti tření:
 - 5 Nm pro plochu klapek až do cca. 0,8 m² a
 - 10 Nm pro plochu klapek až do cca. 1,5 m²

Přehled typů

Napájecí napětí 24 V ~					
Kroutící moment	Řídící signál	Standardní provedení (výchozí poloha a pracovní rozsah nejsou nastavitelné)		Provedení s nastavitelným řídícím signálem (pro výchozí polohu a pracovní rozsah)	
		Bez pomocných spínačů	S pomocnými spínači	Bez pomocných spínačů	S pomocnými spínači
5 Nm	0...10 V	GDB161.1E	GDB166.1E	GDB163.1E	GDB164.1E
10 Nm	0...10 V	GLB161.1E	GLB166.1E	GLB163.1E	GLB164.1E

Objednávání

Pomocné spínače nemohou být zabudovány dodatečně. **Věnujte proto pozornost správnému typovému označení servopohonu již při objednávce.**

Dodávka

Volné části, jako ukazatel nastavení a ostatní montážní součásti servopohonu, se dodávají v nesmontovaném stavu.

Připojovací kabel

Servopohon je dodáván se zapojenými připojovacími kably o délce 0,9 m.

Příslušenství, náhradní díly	<ul style="list-style-type: none"> Sada převedení rotačního pohybu na lineární Sada převedení rotačního pohybu na lineární s montážní deskou Náhradní díly je možné dodat podle požádky. 	ASK71.5 ASK71.6
Kompatibilita	Tyto servopohony mohou být připojeny ke všem regulačním a řídícím zařízením, které pracují s řídícím signálem 0...10 V ss a vyhovují všem závazným bezpečnostním předpisům a nařízením.	
Funkce		
Základní funkce Otáčivý pohyb	<ul style="list-style-type: none"> Směr otáčení servopohonu (ve nebo proti směru pohybu hodinových ručiček) lze volit DIL- přepínačem. Po připojení vstupního signálu (> 0 V) se servopohon natočí směrem «90°». Při konstantním řídícím signálu zůstává servopohon v dosažené poloze. Jakmile je řídící signál přerušen, ale napájecí napětí je však stále připojeno, vrátí se servopohon do polohy «0». Když je přerušeno napájecí napětí, zůstává servopohon v dosažené poloze. 	
Indikace polohy	<ul style="list-style-type: none"> <u>Mechanická</u>: Úhel natočení klapky je zobrazován zřetelným indikátorem polohy umístěným na objímce osy klapky. <u>Elektronická</u>: Elektronika vytváří výstupní napětí o velikosti 0...10 V ss, které je úměrné úhlu otočení (0...90° nebo 90°...0). Může být použito k indikaci polohy. S DIL- přepínačem může být zvolen smysl působení tohoto napětí mezi invertovanou a neinvertovanou charakteristikou (viz. také «Pokyny při uvádění do provozu»). 	
Ruční ovládání	V beznapěťovém stavu je možno stisknutím červeného posuvného tlačítka odstavit převodovku servopohonu a přestavit ručně servopohon, příp. vzduchotechnické klapky do požadované polohy.	
Mechanické omezení úhlu otáčení	Úhel natočení může být plynule omezen mezi 0° až 90°.	
Vlastní adaptace rozsahu úhlu natočení	<p>Servopohon automaticky zjistí mechanické konečné polohy rozsahu úhlu otočení při:</p> <ul style="list-style-type: none"> aktivované autoadaptaci (DIL-přepínačem) celých 24 hod. aktivované autoadaptaci a opětovném spuštění po přerušení napájecího napětí vypnutí a opětovném zapnutí autoadaptace za předpokladu provozního napětí <p>Elektronika kalibruje řídící signál podle nastaveného rozsahu úhlu otáčení pro typy:</p> <ul style="list-style-type: none"> – GDB / GLB161.1E a 166.1E s 0...10 V ss – GDB / GLB163.1E a 164.1E se zvolenými hodnotami výchozí hodnoty Uo a pracovního rozsahu ΔU (viz «Technické řešení») 	
Upozornění	Výstupní napětí pro indikaci polohy není ovlivněno, to znamená, že úplný pracovní rozsah 100% (jmenovitý úhel otáčení 90°) odpovídá 0...10 V ss.	
Chování servopohonu při blokaci klapek	<p>Když je servopohon</p> <ul style="list-style-type: none"> – zastaven kvůli blokaci klapek – a rozdíl mezi řídícím signálem Y a výstupním signálem U je $> 0,2$ V, pak se po 20 s vypne napájení motoru. Každých 24 hod. nastane nový pokus o rozbeh. 	
Specifické funkce		
Nastavitelný řídící signál (funkce strmosti)	<p>Výchozí polohu Uo a pracovní rozsah ΔU lze nastavit dvěma potenciometry (viz «Technické řešení»). Servopohony vybavené touto funkcí mohou být použity např. pro tyto aplikace:</p> <ul style="list-style-type: none"> Klapky s omezením úhlu otáčení, např. v rozsahu 0...45°, mohou být regulovány s využitím celého rozsahu řídícího signálu 10 V (s nebo bez autoadaptace). Pro stupňovité řízení více klapek jedním řídícím signálem 0...10 V ss. V regulačních systémech, které používají jiný rozsah řídícího signálu než 0...10 V ss, např. 2...10 V ss. 	
Nastavitelné pomocné spínače	Poskytují dodatečné funkce. Spínací body pomocných spínačů A a B (na každý přepínač) mohou být nezávisle na sobě nastaveny v rozsahu 0°...90° s krokem 5°.	

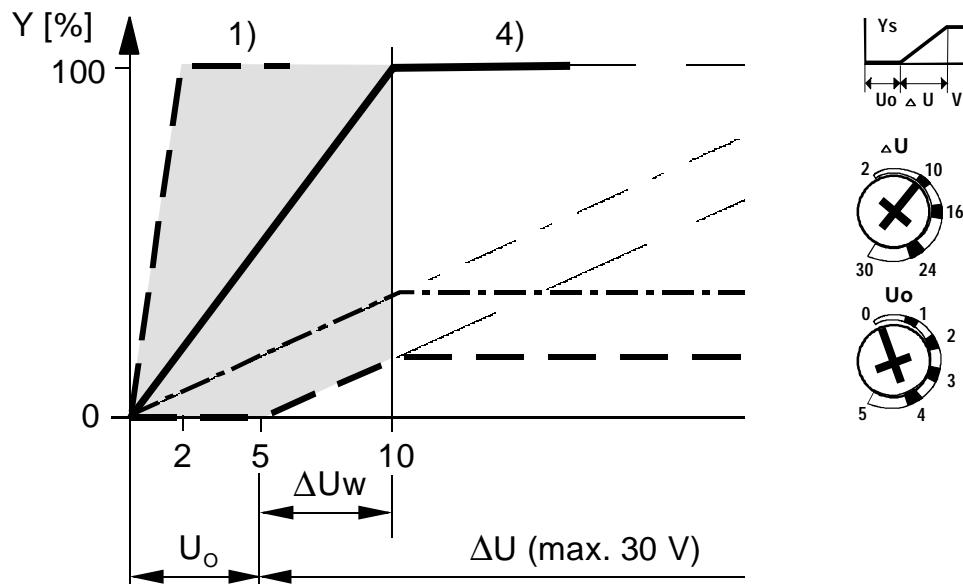
Technické řešení

Motor servopohonu

Bezkartáčový stejnosměrný motor umožňuje přesnou regulaci otáček. Kontrola doby běhu a magnetická spojka k omezení kroutícího momentu slouží k ochraně servopohonu i klapek.

Nastavitelný řídící signál (funkce strmosti) (jen u vybraných typů)

Servopohon je ovládán spojitým řídícím signálem 0..10 V ss z regulátoru. Úhel otočení je úměrný řídícímu signálu. Pomocí potenciometru « U_o » lze nastavit výchozí polohu 0...5 V a pomocí potenciometru « ΔU » lze nastavit pracovní rozsah 2...30 V.



Y_s Rozsah otáčení (100 % = úhel otáčení 90°)

Y Řídící signál

U_o Výchozí poloha

ΔU Pracovní rozsah (pro $Y_s = 100\%$),
(imaginární pracovní rozsah, když $Y > 10\text{ V}$)

ΔU_w účinný pracovní rozsah = $10\text{ V} - U_o$

Příklady podle diagramu	Výchozí poloha $U_o \approx$	Pracovní rozsah ΔU nastaven ≈	účinný ≈	Rozsah otáčení Y_s
1) min. pracovní rozsah	0 V	2 V	2 V	100 % / 90°
2) min. úhel otáčení	5 V	30 V	5 V	16,7 % / 15°
3) min. úhel otáčení	0 V	30 V	10 V	33,3 % / 30°
4) nastavení od výrobce	0 V	10 V	10 V	100 % / 90°

Důležité

- Y-vstup je limitován na max. 10 V, to znamená, že napětí > 10 V jsou omezena.
- Imaginární pracovní rozsah ΔU činí max. 30 V.
- Účinný pracovní rozsah $\Delta U_w = 10\text{ V} - U_o$ leží mezi 5 V a 10 V.

Příklad

Vypočítejte nastavení pracovního rozsahu ΔU , pokud se má servopohon otáčet v rozsahu 0...50 % (0...45°). Výchozí poloha U_o činí 2 V.

Vzorec

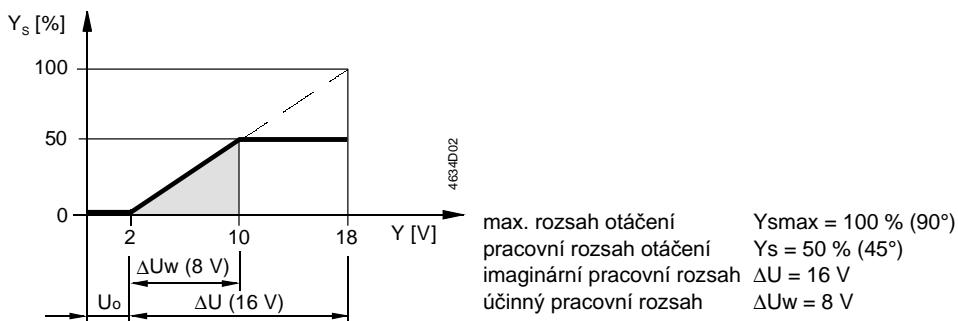
Výpočet hodnoty ΔU :

$$\Delta U = \frac{\max. \text{rozsah otáčení} Y_{s\max} [\%]}{\text{rozsah otáčení } Y_s [\%]} \cdot (10 [\text{V}] - U_o [\text{V}]) = \frac{100 \%}{50 \%} \cdot (10 \text{ V} - 2 \text{ V}) = 16 \text{ V}$$

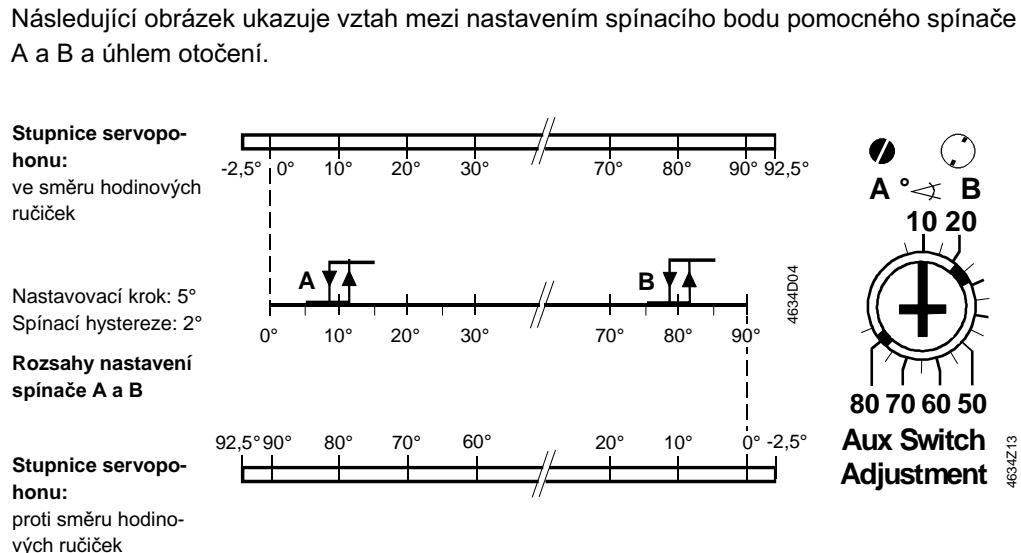
Nastavení potenciometru « ΔU »

$U_o = 2 \text{ V}, \Delta U = 16 \text{ V}$

Příklad strmosti



Nastavitelné pomocné spínače (jen u vybraných typů)



Upozornění

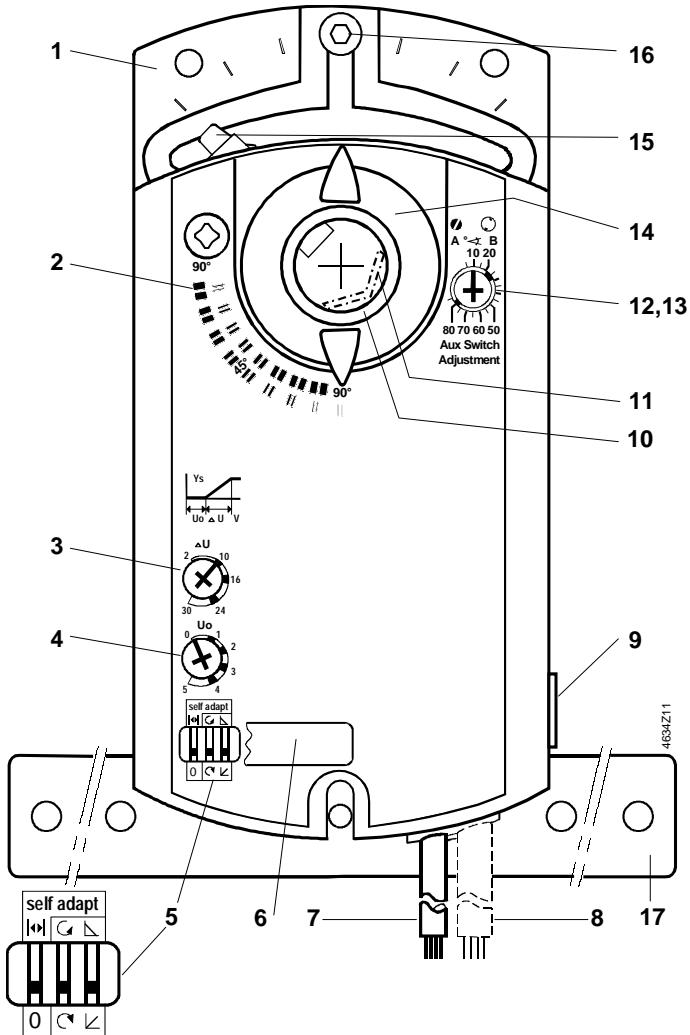
Nastavovací točítka pomocných spínačů se otáčejí společně se servopohonem. Jejich stupnice proto platí pouze, je-li servopohon v **nulové poloze** při otáčení ve **směru hodinových ručiček**.

Mechanické provedení

Základní součásti

Kryt	Robustní a lehký plastový kryt a deska převodovky z oceli zaručují dlouhou životnost servopohonu i v náročných okolních podmírkách.
Převodovka	Bezúdržbová a nehlubké převody s ochranou proti zablokování a přetížení po celou dobu životnosti servopohonu.
Posuvné tlačítko pro ruční ovládání	Na straně umístěné červené posuvné tlačítko slouží k odstavení a ručnímu ovládání převodů.
Osová objímka	Je vyrobena z tvrzené slinuté oceli a slouží k uchycení servopohonu s osou klapek různého průměru a průřezu (čtverec, kruh).
Centrovací díl pro GLB...1 (10 Nm)	Je vyroben rovněž z tvrzené slinuté oceli a slouží k: <ul style="list-style-type: none"> • spolehlivému uchycení osy klapky s malým průměrem (8...10 mm) v osové objímce. • snížení dodatečného pohybu servopohonu, který vzniká vlivem excentrického uložení.
DIL-přepínač	Třípolohový DIL-přepínač slouží k: <ul style="list-style-type: none"> – volbě autoadaptace rozsahu úhlu otáčení – nastavení směru otáčení – volbě směru působení mezi invertovaným a neinvertovaným řídícím signálem (funkce strmosti) výstupního napětí pro indikaci polohy.

Montážní třmen	Montážní třmen s čepem slouží k upevnění servopohonu a k zachycení kroutícího momentu.
Elektrické připojení	Servopohony jsou vybaveny zapojenými připojovacími kably o délce 0,9 m.
Specifické součásti (jen u vybraných typů)	
Pomocné spínače	Pomocné spínače A a B jsou na přední straně servopohonu napravo od osové objímky a umožňují dodatečné funkce.
Potenciometry pro nastavení výchozí polohy a pracovního rozsahu	Potenciometry pro nastavení výchozí polohy a pracovního rozsahu U_0 a ΔU jsou na přední straně servopohonu.
Nastavovací a ovládací prvky	Viz. také «Technické řešení» a «Pokyny pro uvádění do provozu» v tomto katalogovém listu.



- | | |
|-------|---|
| 1 | Základní deska a kryt |
| 2 | Stupnice úhlu otáčení 0°...90° / 90°...0° |
| 3 | Potenciometr k nastavení prac. rozsahu ΔU |
| 4 | Potenciometr k nastavení výchozí polohy U_0 |
| 5 | DIL-přepínač pro
- vlastní adaptaci
- směr otáčení
- invertovaný nebo neinvertovaný řídící signál (stromosť) výstupního napětí |
| 6 | Kryt DIL-přepínače |
| 7 | Připojovací kabel pro napájení, řídící signál a indikaci polohy |
| 8 | Připojovací kabel pro pomocné spínače |
| 9 | Posuvné tlačítko pro odpojení převodů |
| 10 | Osová objímka |
| 11 | Centrovací díl pro GLB...1E
(pro průměry 8...10 mm) |
| 12,13 | Točítka pomocných spínačů A a B |
| 14 | Indikátor polohy |
| 15 | Páka s aretačním šroubem |
| 16 | Šroub k mechanickému omezení úhlu otáčení |
| 17 | Montážní třmen |

Projektování



Podklady použitého řídícího systému zpravidla obsahují pokyny pro projektování. Před montáží, zapojením a uvedením do provozu se s nimi seznamte. Zvláštní pozornost věnujte všem bezpečnostním předpisům a dodržuje bezpečnostní předpisy týkající se řídících signálů 0...10 V ss.

Rozsah použití

Tyto servopohony smí být použity pouze v aplikacích, které jsou uvedeny v základní dokumentaci použitého řídícího systému. Navíc musí být splněny vlastnosti a podmínky, které jsou uvedeny v krátkém popisu na titulní straně tohoto katalogového listu (tučným písmem) a v kapitolách «Použití», «Projektování» a «Technická data».



Všechny odstavce označené tímto výstražným trojúhelníkem obsahují dodatečné bezpečnostní požadavky a omezení, která musí být za všech okolností dodržena, aby nedošlo ke zranění osoby nebo zničení zařízení.

⚠ Napájení AC 24 V

Tyto servopohony smí být provozovány pouze s **malým bezpečným napětím (SELV/PELV)** v souladu EN 60 730.

⚠ Pomocné spínače A, B

Pro pomocné spínače A a B použijte buď **jen síťové** nebo **jen malé bezpečné napětí**. **Nepoužívejte obě napětí současně!** Připojení různých fází je přípustné.



Upozornění, údržba! Neotvírejte servopohon!

Přístroj je bezúdržbový. Opravy smí provádět pouze výrobce.

Paralelní elektrické zapojení servopohonů

Elektrické paralelní zapojení servopohonů typu GDB...1 s GLB...1 je přípustné pod podmínkou, že napájecí napětí je v požadované toleranci. Je nutné zohlednit pokles napětí na přívodních vodičích. Na výstup regulátoru L&S 0...10 V ss může být připojeno maximálně 10 servopohonů (L&S-svorky G, G0, Y).

Upozornění

Servopohony nesmí být spojeny mechanicky.

Potřebný typ servopohonu

Počet servopohonů závisí na několika činitelích. Po určení činitele kroutícího momentu klapky (Nm/m^2) daným výrobcem klapky a plochy klapky, může být vypočítán celkový kroutící moment podle:

Celkový kroutící moment = činitel kroutícího momentu \times plocha klapky

Potřebný typ servopohonu je možné zjistit z následující tabulky:

Pokud je Celkový kroutící moment [Nm] SF ¹	potom je nutno použít typ
$\leq 5 \text{ Nm}$	GDB16...1 (5 Nm)
$\leq 10 \text{ Nm}$	GLB16...1 (10 Nm)
$\leq 20 \text{ Nm}$	GBB16...1 (20 Nm)
$\leq 35 \text{ Nm}$	GIB16...1 (35 Nm)

¹ Bezpečnostní faktor SF: Při výpočtu typu-/počtu servopohonů jsou nepředvídatelné vlivy jako nepatrné nepřesnosti, stárnutí klapky atd. zohledněny bezpečnostním faktorem. Doporučený bezpečnostní faktor je 0,80 (nebo 80% činitele kroutícího momentu).

Návrh transformátoru 24 V (SELV)

- Je nutno použít bezpečné oddělovací transformátory s dvojitou izolací v souladu s EN 60 742; transformátory musí být určeny pro trvalý provoz.
- Pro návrh transformátorů dodržte bezpečnostní předpisy České republiky, týkající se dimenování a ochrany.
- Výkon transformátoru je dán součtem příkonů všech použitých servopohonů ve VA.

Zapojení a uvedení do provozu

Viz.«Pokyny pro uvádění do provozu» a «Elektrická schemata» v tomto katalogovém listu a příslušný projekt VZT zařízení.

Nastavení

Nastavení výchozí polohy (U₀) a pracovního rozsahu (ΔU) vyplývá z projektu zařízení.

Montáž

Montážní pokyny	Veškeré pokyny a kroky pro správnou přípravu a montáž servopohonu jsou uvedeny v montážním návodu M4634 dodaném se servopohonem. Indikátor polohy a montážní třmen jsou přibalený.
Montážní poloha	Montážní polohu servopohonu je nutno zvolit tak, aby byly ovládací prvky na přední straně servopohonu a kabely dobře přístupné, viz. „rozměrový náčrtk“.
Montážní třmen	Při montáži servopohonu přímo na osu klapky, musí být použit montážní třmen. Spojení středícího čepu a desky servopohonu musí být dostatečné, ale také musí být zaručena vůle v rovině osy klapky. To platí obzvlášť v případě montáže na osu s malým průměrem, kde dochází vlivem excentrického uložení k dodatečným posunům servopohonu.
Centrovací díl GLB...1 (10 Nm)	K zajištění spolehlivého spojení při průměru osy 8...10 mm je dodáván centrovací díl, který je montován mezi osu klapky a osovou objímku.
Osa klapky	Informace o minimální délce a průměru osy klapky jsou uvedeny v části «Technická data».
Ruční ovládání	Servopohon smí být přestaven ručně pouze v beznapěťovém stavu po stisknutí červeného posuvného tlačítka.
Mechanické omezení úhlu otáčení	V případě potřeby může být rozsah úhlu otáčení pomocí šroubu mechanicky omezen.
Použití sady pro převod na lineární zdvih	Montážní sada, viz. «Přehled typů», pro převod otáčení na zdvih, se montuje podle zvláštěního montážního návodu.

Uvedení do provozu

Podklady	Pokyny k uvedení do provozu jsou obsaženy v těchto podkladech: <ul style="list-style-type: none">• katalogový list 4634• montážní návod M4634• projekt zařízení
Okolní podmínky	Zkontrolujte, zda jsou splněny podmínky uvedené v části «Technická data».
Mechanická kontrola	<ul style="list-style-type: none">• Ověřte správnost montáže a ujistěte se, že jsou splněny i specifické požadavky na zařízení. Ujistěte se, že klapky jsou v poloze „zavřeno“ skutečně těsně uzavřeny.• Zkontrolujte směr otáčení.• Zkontrolujte ruční ovládání klapek (servopohonu), které je možno provést stisknutím červeného posuvného tlačítka (pouze v beznapěťovém stavu).• Zkontrolujte funkci montážního třmenu a připojení elektrických kabelů.

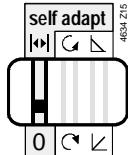
Elektrická kontrola

- Zkontrolujte správné zapojení kabelů podle schematu (viz. také «Schemata zapojení»).
- Napájecí napětí 24 V ≈(SELV/PELV) musí být v povolených mezích.
- Kontrola funkce:
 - Podle nastavení DIL-přepínače 1, 2 nebo 3.
 - Po přiložení řídícího signálu 10 V se musí servopohon otočit z polohy 0° do polohy 90° nebo do nastavené koncové polohy.
 - Po přerušení napájecího napětí se servopohon zastaví.
 - Po přerušení řídícího signálu, ale za přítomnosti napájecího napětí, se servopohon vrátí do polohy «0°».
- Zkontrolujte výstupní napětí 0...10 V (invertovaná nebo neinvertovaná strmost) pro indikaci polohy při otáčení servopohonu mezi 0...90°, příp. 90...0.
- Zkontrolujte spínání pomocných spínačů «A» a «B» v nastavených polohách.

Nastavení DIL-přepínače

DIL-přepínač 1:
Autoadaptace

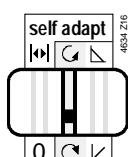
Nastavte a pak prověřte následující funkce:



Autoadaptace může být podle volby zapnuta nebo vypnuta. Popis funkce viz v kapitole «Funkce».

Standardní nastavení: Autoadaptace je vypnuta (0)

DIL-přepínač 2:
Směr otáčení



Nastavený směr otáčení musí souhlasit se žádaným směrem otáčení klapek (v nebo proti směru chodu hodinových ručiček).

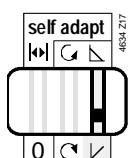
Standardní nastavení: směr otáčení je shodný se směrem chodu hodinových ručiček (C)

DIL-přepínač 3:
Výstupní napětí pro
indikaci polohy

Standardní nastavení výstupního napětí U pro elektrickou indikaci polohy může být zvoleno nezávisle na směru otáčení. Možné jsou následující varianty:

Směr otáčení 0...90°	DIL-přepínač Poloha	Výstupní napětí U ss
C	↑ ↗	neinvertovaná 0...10 V
C	↑ ↘	invertovaná 10...0 V
G	↑ ↗	neinvertovaná 0...10 V
G	↑ ↘	invertovaná 10...0 V

Standardní nastavení



Strmost neinvertována (L)

$Y_S = 0 \dots 100\% (0^\circ \dots 90^\circ)$

$U = 0 \dots 10 V$

Strmost řídícího signálu, standardní nastavení

Potenciometry pro nastavení výchozí polohy a pracovního rozsahu jsou nastaveny na následující hodnoty: výchozí poloha $U_0 = 0 V$; pracovní rozsah $\Delta U = 10 V$

Žádané hodnoty můžou být nastaveny pomocí točítek, k tomu viz. «Technické řešení».

Pomocné spínače jsou nastaveny následovně:

spínač A: bod sepnutí při 5°

spínač B: bod sepnutí při 85°

Standardní hodnoty mohou být nastaveny pomocí točítek na žádané hodnoty, k tomu viz. «Technické řešení».

Upozornění

- Aby byly zaručeny přesné polohy sepnutí spínačů A a B, dbejte pokynů v odstavci «Nastavitelné pomocné spínače» v kapitole «Technické řešení».
- Stupnice pomocných spínačů je platná pouze v poloze «**0°**-servopohonu (otáčení ve směru hodinových ručiček).

Kontrola funkce při zablokování klapek

- Servopohon otáčejte prostřednictvím řídícího signálu na předem připravený doraz (jen pro účel kontroly), aby došlo k zablokování.
- Zvětšete řídící signál
- Pokud mezi řídícím signálem a výstupním napětím dojde k rozdílu většímu než 0,2 V, pak se musí servopohon:
 - po 6 s vypnout
 - po dalších 7 s znova na 6 s zapnout
 - každých 24 h na 6 s zapnout

Upozornění

Pokud je rozdíl mezi řídícím signálem Y a výstupním napětím U záporný (řídící signál je menší než výstupní napětí U), servopohon se otočí zpět.

Technická data

⚠ Napájení 24 V ~

Napájecí napětí	AC 24 V ± 20 %
Malé bezpečné napětí (SELV / PELV) v souladu	HD 384 ,EN 60730
Požadavky na ext. bezpečný oddělovací transformátor (trvalý provoz)	podle EN 60742
Pojistka na přívodu	max. 10 A
Kmitočet sítě	50/60 Hz
Proud (s řídícím signálem)	125 mA
Příkon:	3 VA/2 W
v klidu	1 VA/1 W

Mechanické parametry

Kroutící momenty GDB16..1E	
Jmenovitý kroutící moment	5 Nm
Minimální klidový kroutící moment (s/bez napájecího napětí)	> 5 Nm
Maximální kroutící moment	< 7 Nm
Kroutící momenty GLB16..1E	
Jmenovitý kroutící moment	10 Nm
Minimální klidový kroutící moment (s/bez napájecího napětí)	> 10 Nm
Maximální kroutící moment	< 14 Nm
Jmenovitý úhel otáčení (s indikátorem polohy)	90°
Maximální úhel otáčení (mechanicky omezen)	95° ± 2°
Přestavná doba pro jmenovitý úhel otáčení 90°, provoz motoru při 50 / 60Hz	150 s / 125 s
Periodické zapínací časy motoru při zablokování klapek	6 s každých 24 h
Směr otáčení (určen nastavením DIL-přepínače)	Ve směru-/proti směru hodinových ručiček
Mechanická životnost	10 ⁵ cyklů

⚠ Vstupy

Řídící signál Y

Vstupní napětí (vodiče 8-2)	0...10 V
max. přípustné vstupní napětí	35 V
limitované na	10 V
Vstupní odpor	> 100 kΩ

Neutrální zóna NZ (pro nenastavitelné pomocné funkce)

Nastavitelná strmost pro GDB / GLB163.1E

Počáteční poloha Uo (nastavitelná pomocí potenciometru)

0...5 V

Pracovní rozsah ΔU pro Ys = 100 %

2...10 V

funkční rozsah, limitovaný

2...30 V

nastavitelné pomocí potenciometru (imaginární)

2 % z ΔU

Neutrální zóna NZ (pro nastavitelnou strmost)

GDB / GLB164.1E

řídící signál Y pro

0...10 V

GDB / GLB161.1E a 166.1E

nastavená hodnota od Uo a ΔU

GDB / GLB163.1E a 164.1E

každých 24 h a po

Kalibrace při aktivní autoadaptaci

přerušení provozního napětí

Hodnota autoadaptace nastaveného rozsahu úhlu otáčení

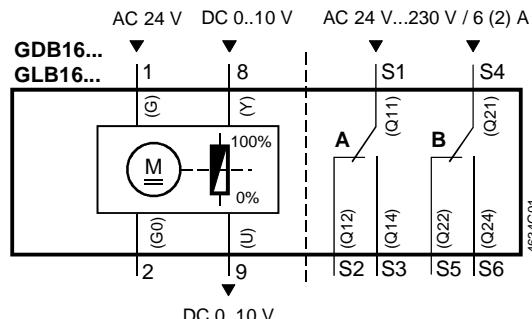
Výstupy

Pomocné spínače pro GDB / GLB164.1E GDB / GLB166.1	Počet spínačů Životnost: 6 A ohm., 2 A ind. 5 A ohm., 1 A ind. bez zatížení Spínací napětí Jmenovitý proud ohm. / ind. Elektrická pevnost pomocného spínače ke krytu Rozsah nastavení pomocných kontaktů Nastavovací krok Spínací hystereze Nastavení od výrobce: spínač A spínač B	2 10^4 sepnutí 5×10^4 sepnutí 10^6 sepnutí AC 24...230 V 6 A / 2 A 4 kV ≈ 5°..85° 5° 3° 5° 85°
Výstupní signál pro indikaci polohy	Výstupní signál (vodiče 9-2) výstupní napětí (pro Y _s = 0...100%) max. výstupní proud chráněné proti nesprávnému připojení	0...10 V ss nebo 10...0 V ± 1 mA max. AC 24 V
Připojovací kabely	Délky kabelů napájení AC 24 V (vodiče 1, 2) výstupní signál (vodiče 8, 9) pomocné spínače A a B (vodiče S1...S6)	0,9 m 2 x 0,75 mm ² 2 x 0,75 mm ² 6 x 0,75 mm ²
Způsob ochrany krytu	Stupeň krytí podle EN 60 529	IP 40
Třída ochrany	Třída ochrany isolace 24 V≈ pomocné spínače	III II
Prostředí	Provoz Klimatické podmínky místo montáže teplota vlhkost (nekondenzující) Přeprava Klimatické podmínky teplota vlhkost (nekondenzující) Mechanické podmínky	IEC 721-3-3 Třída 3K5 vnitřní prostor –30...55 °C < 95% rel. vlhk. IEC 721-3-2 Třída 2K2 –30...60 °C < 95% rel. vlhk. Třída 2M3
Normy výrobku	Automatické elektrické regulační a ovládací přístroje pro domácí použití a jiné aplikace (Typ 1)	EN 60 730-2-14
	Elektromagnetická kompatibilita Odolnost proti rušení Úroveň vyzařování CE - kompatibilita Elektromagnetická kompatibilita Předpisy pro malé napětí	EN 50 082-2 EN 50 081-1 89/336/EEG 73/23/EEG
Rozměry	Přístroj v x d x š viz schema rozměrů Osa klapky válcová čtvercová min. délka max. tvrdost osy Centrovací díl pro GLB...1E při průměru osy klapky	68 x 137 x 59,5 mm 8...16 mm 6...12,7 mm 20 mm < 300 HV 8...10 mm
Hmotnost	bez balení	0,48 kg

Schéma zapojení

Schéma zapojení přístroje

GDB/ GLB161.1E
GDB/ GLB166.1E
GDB/ GLB163.1E
GDB/ GLB164.1E



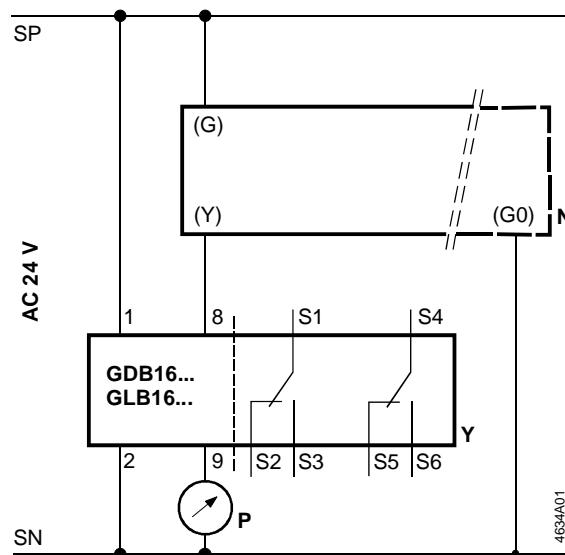
Popis kabelů

Vodiče jsou barevně odlišeny a popsány.

Připojovací kabel	Označení vodiče	Popis	Barva	Označení svorek L&G
Pohony 24 V~	1 2 8 9	Napájení AC 24 V ~ Nula Řídící signál 0 ... 10 V ss Indikátor polohy 0 ... 10 V ss	červená černá šedá růžová	G G0 Y U
Pomocné spínače	S1 S2 S3 S4 S5 S6	Spínač A vstup Spínač A normálně sepnutý Spínač A normálně rozepnutý Spínač B vstup Spínač B normálně sepnutý Spínač B normálně rozepnutý	šedá/červená šedá/modrá šedá/růžová černá/červená černá/modrá černá/růžová	Q11 Q12 Q14 Q21 Q22 Q24

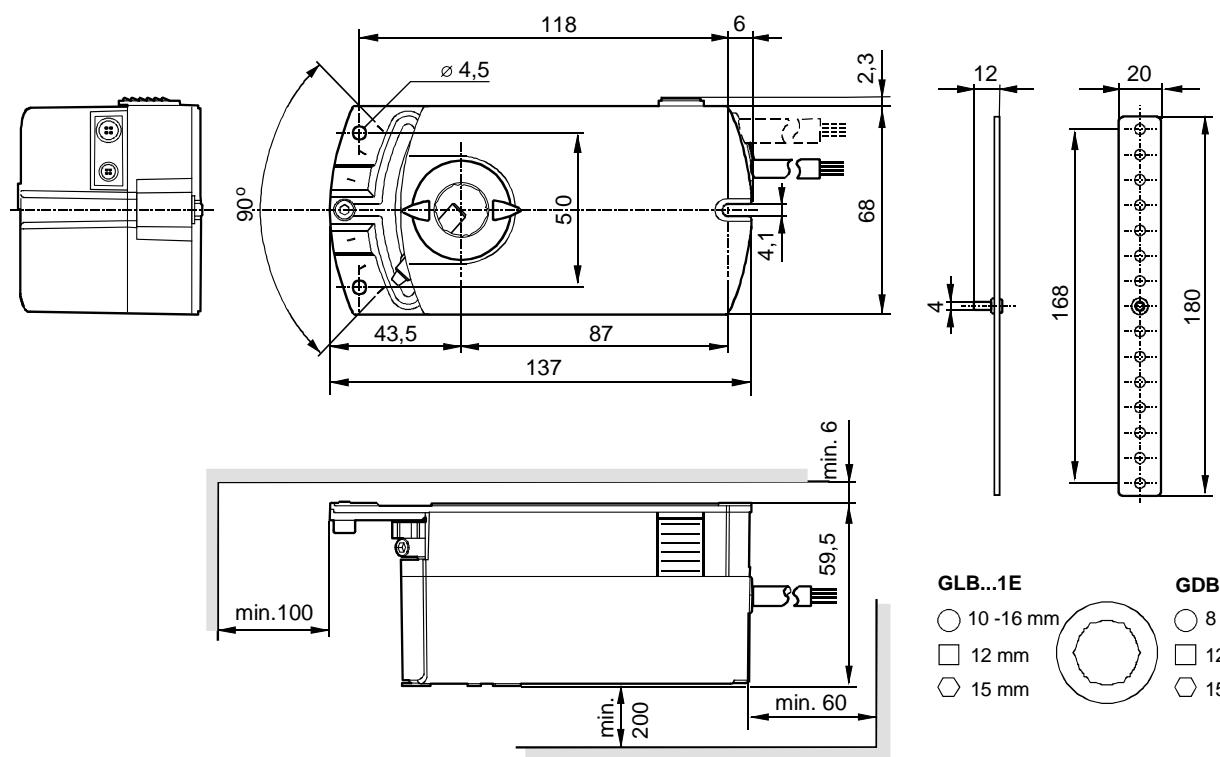
Schéma zapojení

GDB/GLB161.1E
GDB/GLB166.1E
GDB/GLB163.1E
GDB/GLB164.1E



- N** Regulátor nebo I/O-jednotka
- Y** Servopohon GDB / GLB16...1
- P** Indikátor polohy
- SP** Napájení systému
- SN** Systémová nula

Rozměry



4634M01