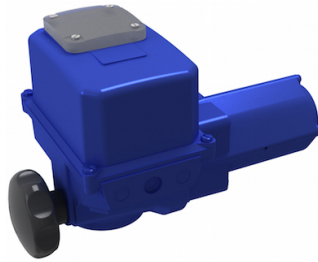


Elektroantrieb mit Stellungsregler Serie SQ10

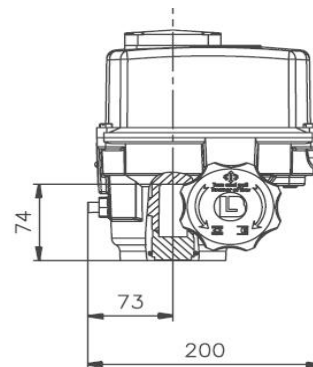
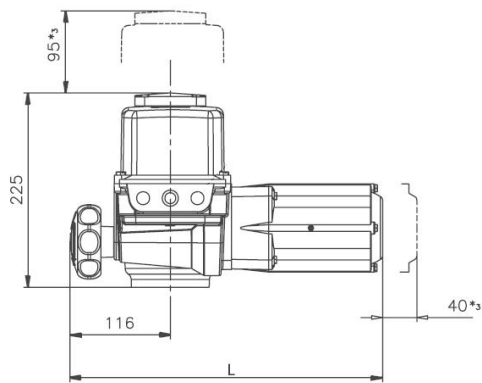


Bauart	Elektrogetriebemotor mit zusätzlichem Nothandrad mit internem Motorschutz und integriertem Stellungsregler MINIGAM+
Flansche	F05/F07 nach ISO5211, SW11
Werkstoffe	Gehäuse Alu-Druckguß blau lackiert
Einbaulage	beliebig, vorzugsweise stehend
Temperaturbereich	-20...+70°C
Elektrische Daten:	
Spannungsart	siehe Tabelle "Motordaten"
Elektrischer Anschluss	über Kabeleingangsverschraubung M20 (im Lieferumfang enthalten)
Einschaltdauer	S4-50%
Schutzart	IP67 nach EN 60529 bei ordnungsgemäß montiertem Kabeleingang (Schutz gegen Staubeintritt und Eintauchen in Wasser)
Sonderausführung	Tiefenausführung, stärkere Beschichtung, Ex-Ausführung, andere Innenvierkant auf Anfrage, IP68

Motordaten - einphasiger Motor, 230V 50Hz

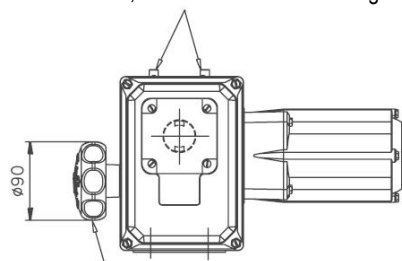
max. Drehmoment [Nm]	Stellzeit für 90° [s]	Leistung [W]	Geschwindigkeit [1/min]	Nennstrom [A]	Anlaufstrom [A]	Gewicht [kg]	Typ
100	35	20	1500	0,5	1	7	SQ10-CB35-Q11-01

Abmessungen



L = 362

einstellbare, mechanische Endanschläge



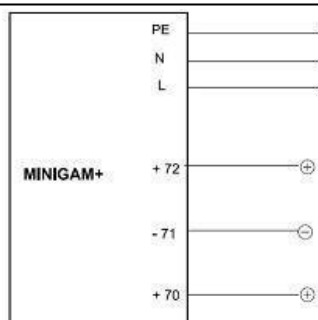
Nothandrad

*3 Größe wenn Demontage möglich sein soll

Adapterformen

Vierkant	Passfeder	flach
s 9 / 11 / 14 / 16 / 17 / 19	Ød7 14 / 18 / 20 / 22	s 14

Schema - MINIGAM+



PE...Schutzleiter

N...Neutralleiter

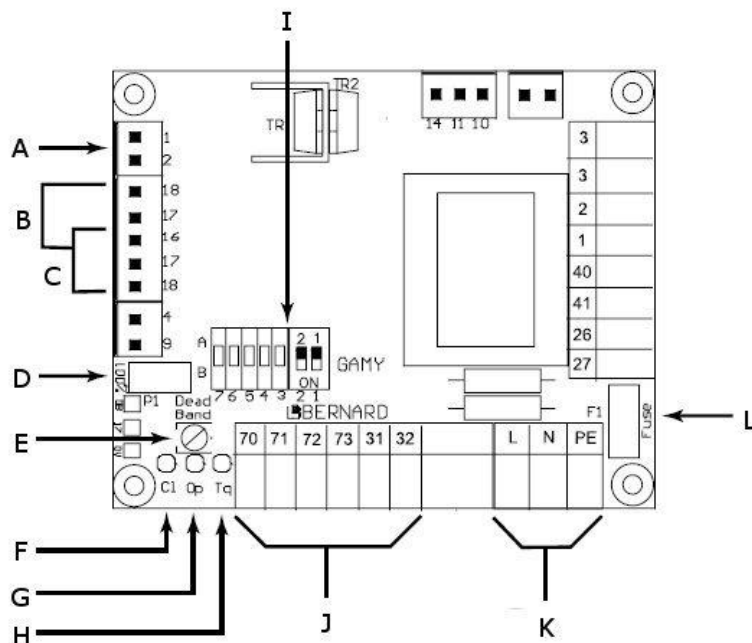
L...Phase

+72...Ausgangssignal (Positionsrückmeldung)

-71...Gemeinsames Potential für +72 und +70

+70...Eingangssignal

Layout - MINIGAM+



- A... Alarmrelais-Steckverbinder (optional)
- B...Potentiometeranschluss für links schließen
- C...Potentiometeranschluss für rechts schließen
- D...100% Abgleich
- E... Totband-Einstellung
- F...rote LED Antrieb schließt
- G...grüne LED Antrieb öffnet
- H...gelbe LED Drehmomentenschalter (nicht für Serie SQ)
- I...Konfigurationsschalter
- J...Aus- und Eingänge wie im "Schema" beschrieben
- K...Spannungsversorgung
- L...Miniaturversicherung Schurter OMF63 160mA

Beschreibung - MINIGAM+

Allgemeine Beschreibung:

MINIGAM+ Steuerungen werden für den Positionierbetrieb verwendet und über ein analoges Eingangssignal gesteuert, welches 0-20mA, 4-20mA, 0-10V oder 2-10V Signale verarbeiten kann. Die Positionsabweichung liegt hier bei unter 2%. Über die Totband-Einstellung kann die Genauigkeit der Position eingestellt werden. Ebenfalls ist ein Potentiometer für die Stellungsrückmeldung eingebaut. Außerdem sind die Endlagenschalter zusätzlich noch auf Klemmen auf der MINIGAM+ Platine herausgeführt (Details hierzu siehe weiter unten).

Elektrischer Anschluss:

Das Kabel für das Eingangs- und Ausgangssignal muss separat vom Kabel der Spannungsversorgung gelegt werden (mindestens 25mm Abstand) um Interferenzen zu vermeiden. Außerdem muss dieses Kabel über einen Schirm verfügen, welcher am Eingang +71 angeschlossen wird und der zur Erde hin isoliert sein muss.

Konfiguration:

a) Auswahl "Positionierungsmodus":

Es gibt zwei Schalter mit welchen man den Positionierungsmodus einstellt: Schalter 5 und Schalter 6 (siehe "Layout"). Diese müssen jeweils auf Stufe "A" gestellt sein.

b) Auswahl des Ein- und Ausgangssignals:

Ein- und Ausgangssignal	Eingangswiderstand	Schalterposition			
		1	2	3	4
0...10V	10kΩ	B	B	B	B
2...10V	10kΩ	B	B	B	A
4...20mA	260Ω	A	A	A	A
0...20mA	260Ω	A	A	A	B

Drehrichtung des Motors:

Mit Schalter 7 stellt man die Drehrichtung des Motors ein.

Schalter 7 auf Position A: Drehrichtung im Uhrzeigersinn

Schalter 7 auf Position B: Drehrichtung gegen den Uhrzeigersinn

Einstellung des Positionssignals

1. geschlossene Position:

Bringen Sie den Antrieb und das damit verbundene Ventil in die geschlossene Position.

Schließen Sie ein Milliampereometer bzw. Millivoltmeter an den Anschlüssen 71 und 72 an.

Drehen Sie dann das Potentiometer mit einem Schraubenzieher so lange, bis Sie 4mA (4-20mA Signal), 0mA (0-20mA Signal), 0V (0-10V Signal) oder 2V (2-10V Signal) vom Messgerät ablesen können.

Lassen Sie den Antrieb das Ventil öffnen und kontrollieren Sie ob sich die Signalspannung bzw. der Signalstrom erhöht.

2. geöffnete Position:

Bringen Sie den Antrieb vorsichtig in die geöffnete Position.

Schließen Sie ein Milliampereometer bzw. Millivoltmeter an den Anschlüssen 71 und 72 an.

Drehen Sie dann das Potentiometer mit einem Schraubenzieher so lange, bis Sie 20mA (0-20mA, 4-20mA Signal) oder 10V (0-10V, 2-10V Signal) vom Messgerät ablesen können.

Jetzt ist der Antrieb bereit um dem Eingangssignal zu folgen.

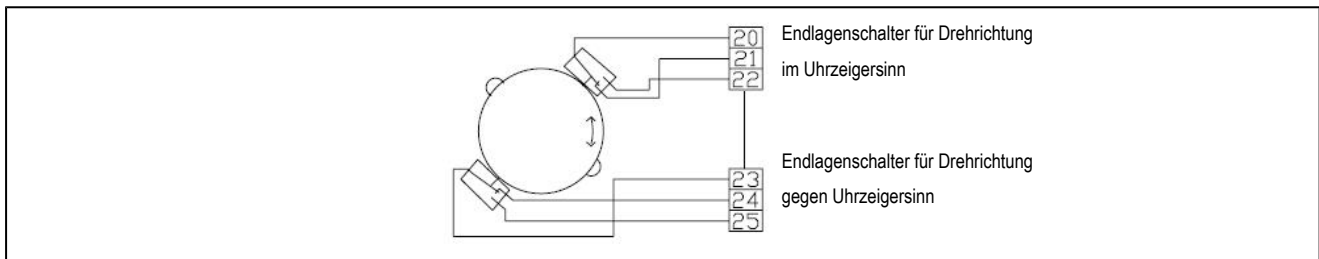
Einstellung des Totbandes:

Das Totband sollte nur dann verändert werden, wenn der Antrieb um eine Position pendelt.

Ist das der Fall, verstellen sie das Totbandpotentiometer mittels Schraubenzieher solange bis der Motor stehen bleibt und seine Position hält.

zusätzlichen Endlagenschalter:

Die Enlagenschalter sind jeweils noch einmal auf Klemmen auf der Platine herausgeführt um auch extern eine Rückmeldung für die Endposition zu ermöglichen.



Abbildungen unverbindlich
Konstruktions-, Maß- und Werkstoffänderungen vorbehalten