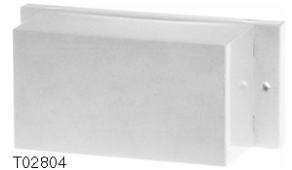


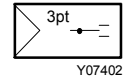
EXPR 10: Позиционер

Для преобразования позиционного сигнала от потенциометра в определенную позицию моторного привода с потенциометром обратной связи (регулирование с дополняющей обратной связью). Для простого Р-регулирования при работе с датчиком с переменным диапазоном заданного значения и зоной пропорциональности.

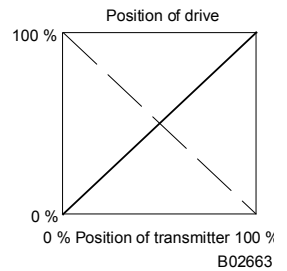
Корпус из термoplastика монтируется в панелях; монтажная плата 65 × 140 мм с защелкивающейся крышкой; винтовые клеммы для электрокабеля сечением до 2.5 мм²; вход для кабеля расположен снизу.



T02804



Y07402



B02663

Тип	Напряжение питания	Вес, [кг]
EXPR 10 F002	24 В~	0.25
Напряжение питания 230 В~	± 15 %, 50 Гц	Выходной сигнал F001 2(0.5) А, 250 В~ 1)
Напряжение питания 24 В~	± 20 %, 50...60 Гц	откр/останов/закрыто F002 2(0.5) А, 24 В~ 1)
Потребляемая мощность	прибл. 4 ВА	Допуст. темп. окруж. среды 0...40 °C
Рабочий диапазон X _{Sh}	прибл. 4 % от диапазона датчика	Степень защиты IP 00 (EN 60529)
Входы для		Электросхема A02654
потенциометрич. датчика	130 Ω, макс. 2 кΩ	Чертёж M290250
потенциометра с обратн. связи	130 Ω, макс. 2 кΩ	Инструкции по монтажу MV 505490

Аксессуары

368230 000* Светло-серый корпус из термoplastика для монтажа на стену; 4 входа для кабеля Pg 11, с прокладками; степень защиты IP 54 (IP 65 с винтовым фитингом для кабеля); класс защиты II

*) Чертёж дан под тем же номером.

1) «Сухие» контакты реле с RC цепью.

Принцип работы

Напряжение на потенциометрическом датчике x_s сравнивается с напряжением на потенциометре обратной связи x_i . Переключающее устройство управляет сервомотором так, что текущее значение сигнала от потенциометра x_i приближается как можно ближе к заданному значению x_s . Точность управления позиционером в этом случае $\pm X_{sh}/2$ (X_{sh} = рабочий диапазон).

Примечания по проектированию и монтажу

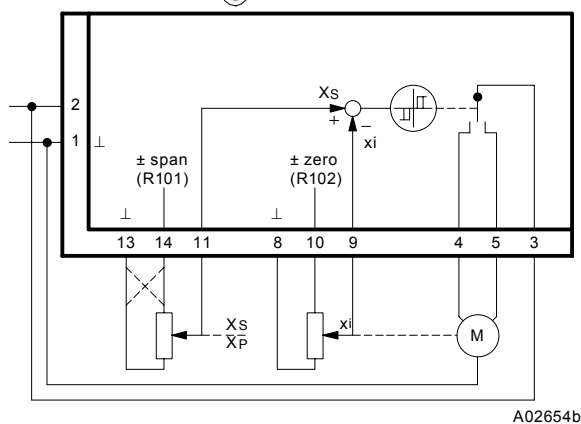
Чтобы изменить направление работы (A/B), клеммы датчика нужно поменять местами. Там, где резисторы потенциометра сильно различаются, можно применять подстроечный потенциометр для совмещения конечных позиций датчика и привода. Последовательное соединение резисторов на потенциометрическом датчике - простой способ минимального или максимального ограничения позиции.

Электросхема

F002

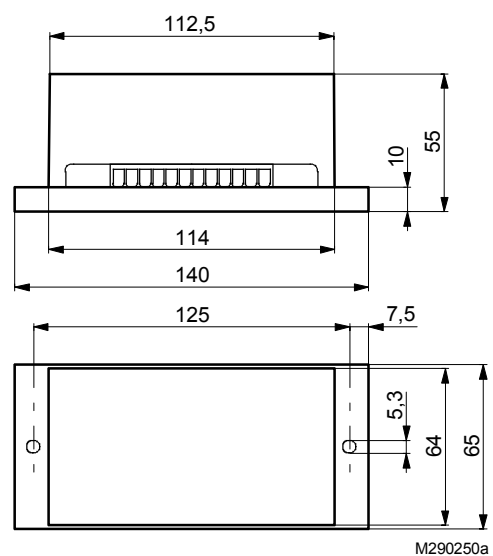
EXPR 10 F001=230 В~

EXPR 10 F002=24 В~



A02654b

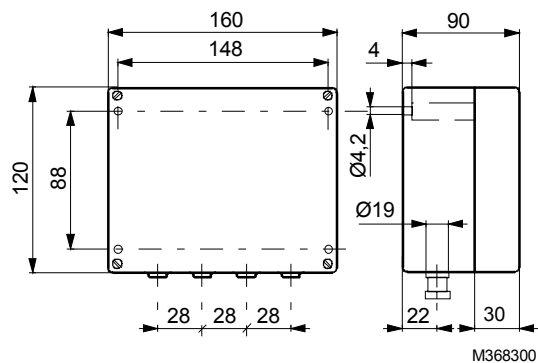
Чертёж



M290250a

Аксессуары

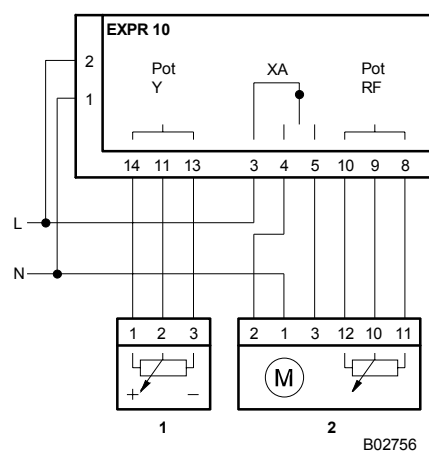
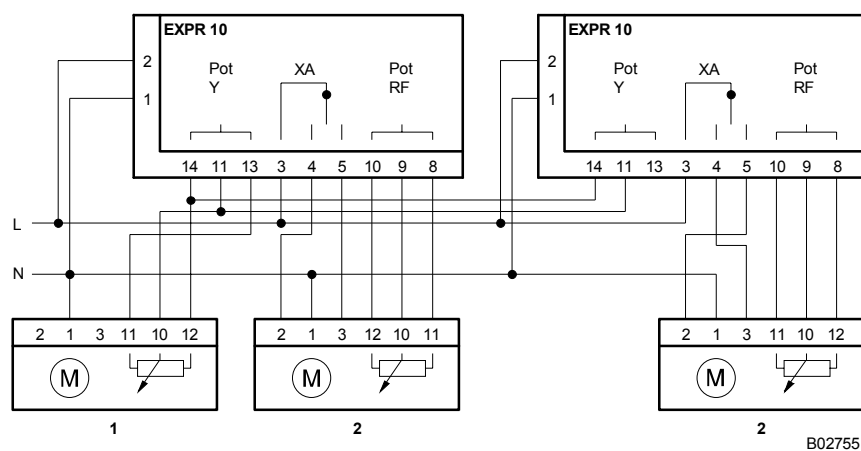
368230



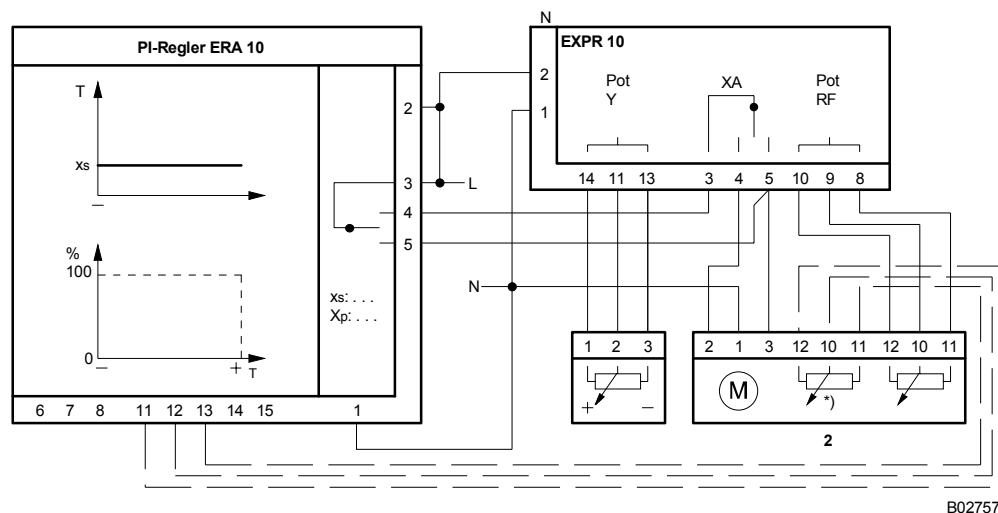
Варианты сочетаний приборов регулирования с дополняющей обратной связью

Регулирование с дополняющей обратной связью

Дистанционная настройка



Ограничение позиции



*) Только для Р-регулирования (ERA 20)

1 Позиционный датчик

2 Привод