



MONTAGE ET REGLAGE DU LECTEUR D'ANGLE SP 578 POUR ACTIONNEUR A 3 POSITIONS

K080

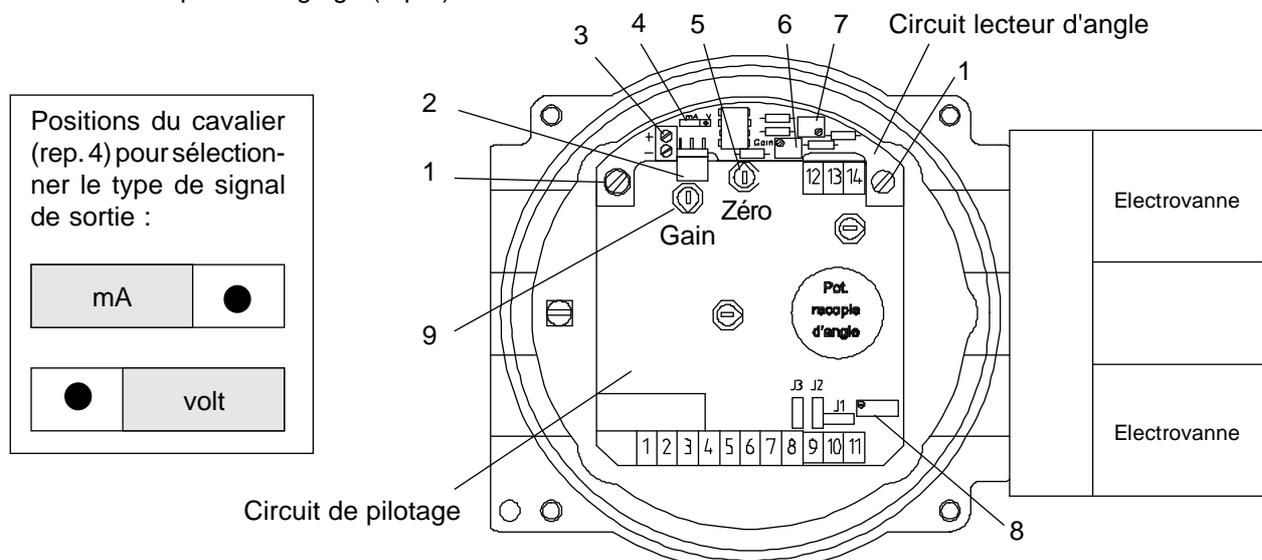
NOTE : Il est conseillé de lire au préalable la notice K003 (installation et réglages du stoppeur à 3 positions).

1 MONTAGE

- 1.1 - Oter le couvercle du boîtier de commande (4 vis).
- 1.2 - Retirer les 2 vis M3x6 (rep.1) du circuit de pilotage. Elles seront remplacées en 1.4 par les 2 vis M3x8 fournies avec le circuit lecteur d'angle.
- 1.3 - Enfoncer le connecteur à 3 broches (rep.2) du circuit lecteur d'angle dans son logement.
- 1.4 - Fixer le circuit lecteur d'angle sur le circuit de pilotage avec les 2 vis M3x8 citées au § 1.2.
- 1.5 - Sélectionner le type de signaux de sortie (mA ou volt) sur le circuit lecteur d'angle à l'aide du cavalier prévu à cet effet (rep.4).
- 1.6 - Brancher uniquement l'ampèremètre ou le voltmètre sur le connecteur (rep.3). Aucune alimentation auxiliaire n'est nécessaire : le lecteur d'angle est alimenté en énergie par le boîtier de commande. Rappel : le lecteur d'angle ne délivre de signaux 4-20 mA ou 0-5 V que lorsque l'actionneur est en position intermédiaire.
- 1.7 - Replacer et fixer le couvercle, ou passer au paragraphe suivant pour les réglages.

2 REGLAGES

- 2.1 Le cas échéant, ôter le couvercle (4 vis) et brancher les 2 fils des signaux de sortie (voir § 1.5 & 1.6).
- 2.2 Brancher les alimentations pneumatique et électrique, tout en sélectionnant la position intermédiaire, c'est à dire la phase (ou +) sur la borne 1 et le neutre (ou -) sur la borne 2 (voir notice K003).
- 2.3 Un premier réglage peut s'avérer nécessaire au niveau du circuit de pilotage (§ 2.4 et 2.5) avant de passer aux réglages fins du circuit lecteur d'angle (§ 2.7)
- 2.4 Placer la palette de l'actionneur sur une des butées de fin de course en tournant le pot. de réglage de la position intermédiaire (rep.8) (voir notice K003 pour sélectionner ce mode de réglage).
- 2.41 Si la valeur lue est proche de 4 mA (ou 0 V), régler alors le pot. de réglage du zéro du circuit de pilotage (rep.5) afin de lire un signal le plus proche possible de 4 mA (ou 0 V).
- 2.42 Si la valeur lue est proche de 20 mA (ou 5 V), régler alors le pot. de réglage du gain du circuit de pilotage (rep.9) afin de lire un signal le plus proche possible de 20 mA (ou 5 V).
- 2.5 Après avoir effectué § 2.4, placer la palette de l'actionneur sur l'autre butée de fin de course en tournant le pot. de réglage de la position intermédiaire (rep.8) dans l'autre sens qu'au § 2.4.
- 2.51 Si la valeur lue est proche de 4 mA (ou 0 V), régler alors le pot. de réglage du zéro du circuit de pilotage (rep.5) afin de lire un signal le plus proche possible de 4 mA (ou 0 V).
- 2.52 Si la valeur lue est proche de 20 mA (ou 5 V), régler alors le pot. de réglage du gain du circuit de pilotage (rep.9) afin de lire un signal le plus proche possible de 20 mA (ou 5 V).
- 2.6 Recommencer au moins une fois 2.4 et 2.5 afin de minimiser les interactions entre les réglages.
- 2.7 Terminer les réglages fins du mini et du maxi à l'aide des pot. de réglage du zéro (rep.7) et du gain (rep.6) du circuit lecteur d'angle en pilotant l'actionneur successivement à chacune de ses fin de course avec le pot. de réglage (rep.8).



KINETROL

Page 1/1
Edition 02/99

Actigone 3 - B.P. 1028
74966 MEYTHET Cedex
Tél. 04.50.22.19.26
Fax.04.50.22.31.54
e-mail : kinetrol@kinetrol.fr