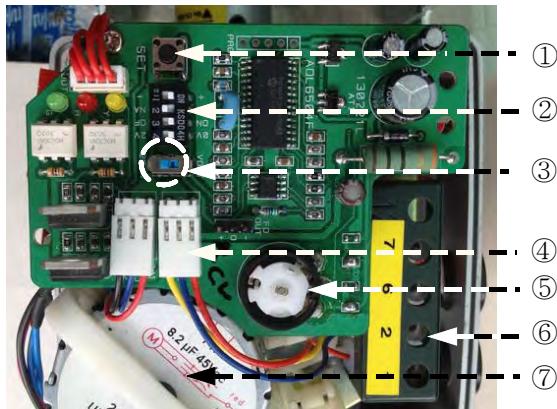


Connection and commissioning 전기 결선과 시운전 및 조정



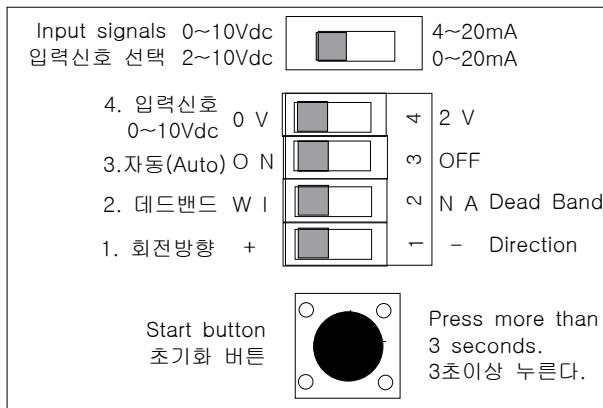
- ① Start button
초기화 버튼
- ② Switch bank
스위치 모음
- ③ Input Signal selector
입력신호 선택 스위치
- ④ Power connector
전원 및 신호 입력부
- ⑤ Feed back potentiometer
피드백 포텐시오메터
- ⑥ Terminal block
결선 터미널 블록
- ⑦ Drive motor
구동 모터

- Switch block 스위치(점퍼)블록

- This switch block contains various switches and a group of dip switches for selection to meet the signals from controllers. You can select pertinent switch location.

여기에는 입력신호 선택 및 제어 특성을 선택할 수 있는 작은 스위치들이 모여있다.
제어기로 부터의 신호와 특성을 찾아 선택하면 된다.

Default setting(Factory setting) 공장도 설정 위치(출하기시 설정)



- Mounting advices

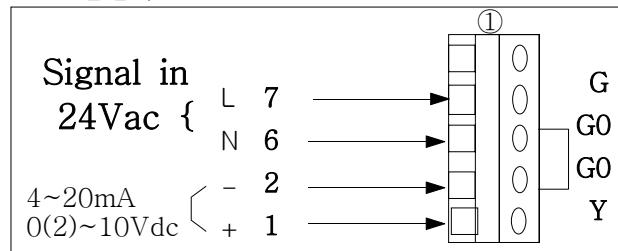
설치 시 주의 사항

- Avoid from electrical shock
전기적 충격을 주지 말아야 한다.
- Check the supply voltage
공급 전원을 24Vac 인지 확인 한다
- Check the transformer capacity
트랜스의 용량을 확인한다.
- Check the system Neutral(N) is common with the controller's Neutral(N)
트랜스의 접지와 제어기 신호의 접지가 공통인지 확인 한다.
- Check the movement direction
이동 방향을 확인하여 스위치 방향이 공장도 설정과 맞는지 확인 한다.

-Wiring diagram

결선 방법

- Disconnect the power of the controller and actuator power supply.
액튜에이터 및 제어기 전원을 차단시킨다.
- Connect the control wire as following.
제어기에서 오는 제어선 3선을 아래와 같이 결선 한다.



- Commissioning advice

시운전 시 주의사항

- 설치 안내서와 같이 뱌브에 액튜에이터를 조립한다.
- 제어기에서 오는 입력신호를 확인하고 신호 종류를 기판에서 디스위치를 이용하여 선택 한다.
- 스타트 버튼을 약 3초이상 점멸시작할때까지 누른다. 깜박이기 시작하면 손을 뗀다.
- 점멸이 시작하면서 뱌브의 스트로크 감지를 시작하면서 점멸을 계속한다.
- 점멸이 멈추면 자동으로 제어기의 신호에 의하여 동작을 하게 된다.
- 부득이 하게 조정이 필요한 경우에는 제공된 설치 매뉴얼을 잘 읽어 가면서 실행한다.

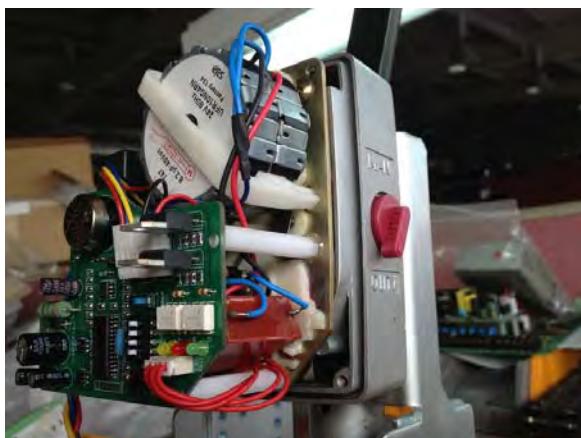
- Setting start(Zero) point 시운전(영점)조정 방법

- 본 액튜에이터는 자동으로 벨브의 이동거리를 감지하여 초기화 하도록 설계되었기 때문에 별도의 영점 조정 작업이 필요없다.

This actuators need no zero point adjustment at all thanks to the microprocessor controlled control logic circuit. This actuator detect the travel of the valve spindle automatically by the preset force and the time delay in the cpu.

- 만약 동작 방향이 반대인 경우에는 방향 전환 스위치의 위치를 바꿔 놓은 후 리미트 캠을 확인하며 동작 시킨다.
When the operating direction has to be altered change the switch-1 to opposite position. And check the rotating cam position at closed position then adjust potentiometer to meet the start(Zero) point.

-Manual positioning 수동 조작 방법



수동/자동 노브
auto/manual knob

위의 노브를 Man 방향으로 위치하면 모터 측과 부하측의 치차가 분리된다. 즉 클러치 역할을 한다. 이때 수동 레버를 좌우/ 또는 상하 (설치 방향에 따라 다름) 이동 시키면 수동 조작이 된다. 다시 Auto로 위치하면 자동으로 돌아가며 정상 위치를 찾아간다.

경우에 따라 레버를 MAN 위치로 하였을 경우에 손잡이를 움지겨 볼때 잘 움지겨지지 않을 때가 있다.

이 경우에는 전원을 잠시 투입하였다가 다시 시도하면 된다. 이는 피니언 치(tooth) 가 일시적으로 어긋나 있을 수 있기 때문이다. 즉 액튜에이터가 작동 중이거나 기어가 조금만이라도 움직일 경우에는 수동조작이 원활하게 된다.

When you locate the "auto/man"knob to "man" you can move the manual lever freely to left-ring or up-and according to the mounting position. When you put the knob back to "auto" the unit will go along automatically.

Some times you will face at stuck of the manual lever due to the mismatch of the pinion teeth.

When you energize the power for a short time to move the pinion the Auto/Man knob can be easily positioned

* For more detail technical information please read data sheet

보다 상세한 기술적인 사항을 원하면 데이터시트를 참조하기 바랍니다.