

Ergänzende Anleitung für J4C Antriebe mit digitalem Positioniersystem DPS2017

Bitte lesen Sie diese Anleitung sorgfältig durch bevor Sie den Elektroantrieb anschliessen oder in Betrieb nehmen. Falschanschluss kann einen Defekt auslösen, welcher nicht durch allfällige Garantieleistungen gedeckt ist! Diese Anleitung ist als Ergänzung für die Standardausführungen der J4C Antriebe gedacht. Die Bedienungsanleitung der Standardausführung ist gesondert am Elektroantrieb angebracht. Für weitere technische Angaben und Funktionshinweisen ist es ebenfalls wichtig diese Anleitung zu beachten. Diese finden Sie auch unter www.tri-matic.ch.

Inbetriebnahme:

Antriebe mit digitalem Stellungsregler sind gemäss Bestellung und Typenschild vorjustiert. Die Antriebe sind mit drei Steckern ausgerüstet. Die Beschaltung ist dem Aufdruck auf dem Antrieb oder dem unten aufgeführten Schaltplan zu entnehmen. Die Verwendung der Stecker ist wie folgt:

- Stecker A: Spannungsversorgung Elektroantrieb (Spannungsbereich gemäss Typenschild)
- Stecker B: Steuersignal (je nach Ausführung 0 – 10 V oder 4 – 20mA) DPS
- Stecker C: Endlagenmeldung der Position AUF/ZU (ELS)

Anschlussstecker	Versorgungsstecker	DPS Stecker	Endlagenstecker	Achtung
	<p>Anschlussschema AC/DC</p>	<p>Anschlussschema DPS</p> <p style="color: red; font-weight: bold; font-size: small;">Nicht anschließen! Do not connect!</p>	<p>Anschlussschema Endlagenstecker</p>	
<p>A Versorgungsstecker B DPS Stecker C Endlagenstecker</p>	<p>Antrieb in Betrieb: PIN 1 = Neutralleiter oder – PIN 2 = Phase oder + PE = Erdung</p>	<p>Steuersignal: PIN 1 = Masse PIN 2 = Eingang Steuersignal PIN 3 = Ausgang Steuersignal</p>	<p>Rückmeldesignal: PIN 1 = Eingang (Phase oder +) PIN 2 = Bestätigung Geschlossen PIN 3 = Bestätigung Offen</p>	<p>Eingangssignal am DPS Stecker muss Potentialfrei sein.</p>

Technische Daten:

Präzision	Linearität	Hysterese	Impedanz Eingang mA	Impedanz Eingang V
3%	2%	3%	100 Ω	25 kΩ

Hinweise:

Das Eingangssignal beträgt je nach Ausführung 0 – 10 V oder 4 – 20mA und muss potentialfrei beschaltet werden. Um Störungsquellen auszuschliessen sollte die Signalleitung von der Steuerung zum „DPS“-Stecker mit abgeschirmtem Kabel erfolgen. Die Masseanschlüsse (0V / Minuspol) dürfen nicht über Anlagemasse zur Spannungs-/Steuerungsquelle rückgeführt werden.

Da die J4C Antriebe mit Positioniersystem ohne Wegbegrenzung manuell beliebig verstellt werden können, muss darauf geachtet werden, dass die manuelle Verstellung immer im konfigurierten Bereich (0° - 90°, 0° - 180°...) ausgeführt wird. Ist der Antrieb ausserhalb des Regelbereichs verdreht worden, positioniert sich der Antrieb neu. Für die Neujustierung fährt der Antrieb einmal über seinen kompletten Schwenkbereich und fährt dann in die durch das Steuersignal vorgegebene Position.

Nach jedem Stromausfall fährt der Antrieb zuerst in seine „geschlossene“ Stellung und positioniert sich danach nach dem anliegendem Eingangssignal neu.

Falschanschluss oder Überspannung am Signaleingang kann das Positioniersystem irreparabel beschädigen. Beim Öffnen des Gehäuses durch Dritte oder Falschanschluss verfällt ein allfälliger Garantieanspruch!

Externe Status-/Fehleranzeige mit LED

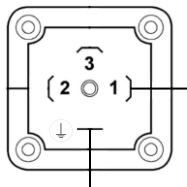
Die Störungsmeldung kann durch Trennen und Wiederverbinden der Spannung zurückgesetzt werden (Reset). Es muss jedoch sichergestellt sein, dass die Fehlerquelle behoben wurde. Die J4C Antriebe sind mit einer Statusanzeige ausgerüstet. Fehlfunktionen/Zustände werden durch die LED leuchtend oder blinkend in verschiedenen Farben oben am Gehäuse angezeigt. Den Fehlercode können Sie anhand der folgenden Liste erkennen:

Betriebszustand	Blinktakt der LED
Antrieb steht in Sollposition	Blue
Antrieb fährt Richtung Auf	Blue, Green
Antrieb fährt Richtung Zu	Blue, Red
Antrieb fährt ohne Eingangssignal (4-20mA oder 0-10V)	Blue, Grey
Eingangssignal über Signalbereich (>20mA oder >10V)	Blue, Red, Green
Selbstjustierung	Blue, Red, Green, Blue, Red, Green, Blue, Red, Green, Blue, Red, Green

Fehlerbehebung:

Sollte die Störung durch die oben erwähnte Liste nicht behoben werden können, kann am elektrischen Antrieb eine Selbstjustage durchgeführt werden. Dazu gehen Sie wie folgt vor:

1. Spannung abschalten
2. PIN 1 und Erde beim **Stecker B** (DPS) brücken
3. Spannung einschalten und Brücke entfernen
4. Antrieb führt Selbstjustage durch. Dabei wird der Antrieb beide Endanschläge abfahren und anschliessend in die vorgegebene Position drehen.



Achtung es muss zwingend der "Stecker B" dazu verwendet werden!

Bitte kontaktieren Sie uns telefonisch, wenn die Fehlfunktionen nicht mit den oben genannten Vorgehensweisen behoben werden können. Wir helfen Ihnen gerne weiter!

Instructions complémentaires pour actionneurs J4C avec système de positionnement DPS2017

Lisez attentivement ces instructions avant de raccorder l'actionneur électrique ou de le mettre en service. Tout mauvais raccord provoquant une défaillance ne sera couvert par aucune garantie éventuelle!

Ces instructions sont destinées à compléter les modèles standard des actionneurs J4C. Le mode d'emploi du modèle standard est fourni séparément avec l'actionneur électrique. Il convient également de s'y référer pour d'autres indications techniques et instructions de fonctionnement! On peut également les trouver à l'adresse suivante : www.tri-matic.ch

Mise en service:

Les actionneurs avec système de positionnement sont préajustés en fonction de la commande et de la plaque signalétique. Les actionneurs sont pourvus de trois fiches. La configuration du circuit est imprimée sur l'actionneur et est représentée sur le diagramme ci-dessous. L'application des fiches est définie comme suit:

Fiche A: Alimentation de la tension de l'actionneur électrique (se reporter à la plaque signalétique pour la plage de tension)

Fiche B: Signal de l'actionneur (selon l'exécution 0 - 10 V ou 4 - 20 mA) DPS

Fiche C: Message de fin de course de la position OUVERT/FERME (ELS)

Fiche du connecteur	Fiche d'alimentation	Fiche DPS	Fiche de fin de course	Attention
<p>A Fiche d'alimentation B Fiche DPS C Fiche de fin de course</p>	<p>Schéma de raccordement AC/DC</p> <p>Actionneur en service: PIN 1 = Neutre ou - PIN 2 = Phase ou + PE = Terre</p>	<p>Schéma de raccordement DPS</p> <p>Signal de commande: PIN 1 = Masse PIN 2 = Signal d'entrée de commande PIN 3 = Signal de sortie de commande (Retour de position)</p>	<p>Schéma de raccordement fin de course</p> <p>Signal de retour: PIN 1 = Signal d'entrée (Phase ou +) PIN 2 = Confirmation fermé PIN 3 = Confirmation ouvert</p>	<p>Attention</p> <p>Signal d'entrée sur fiche DPS doit être libre de potentiel.</p>

Données techniques:

Précision	Linéarité	Hystérese	Impédance d'entrée mA	Impédance d'entrée V
3%	2%	3%	100 Ω	25 kΩ

Indications:

Selon la version, le signal d'entrée est 0 - 10 V ou 4 - 20 mA et doit être raccordé sans potentiel. Afin d'éviter toutes sources de dysfonctionnement connectez la commande avec le connecteur DPS avec toujours réalisé dans la plage configurée (0° - 90°, 0° - 180°...). Si l'actionneur est déplacé en dehors de la plage de réglage, il se remet en position. Pour le réajustage, l'actionneur se déplace une fois sur son débattement complet, puis se positionne selon les valeurs du signal de l'actionneur.

Etant donné que les actionneurs J4C dotés de système de positionnement peuvent être déplacés manuellement à volonté sans restriction de voie, il convient de s'assurer que le déplacement manuel soit toujours réalisé dans la plage configurée (0° - 90°, 0° - 180°...). Si l'actionneur est déplacé en dehors de la plage de réglage, il se remet en position. Pour le réajustage, l'actionneur se déplace une fois sur son débattement complet, puis se positionne selon les valeurs du signal de l'actionneur.

Après chaque coupure de courant, l'actionneur se déplace d'abord dans sa position «fermée» pour se repositionner ensuite en fonction du signal d'entrée actuel.

Tout mauvais raccord ou toute surtension à l'entrée du signal peut endommager le système de positionnement de manière irréparable. Tout droit de garantie éventuelle devient caduc si le boîtier est ouvert par des tiers ou en cas de mauvais raccord!

Display LED avec codes d'erreurs:

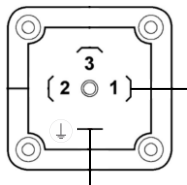
Le message d'erreur peut être réinitialisé en déconnectant et reconnectant la tension (reset). Toutefois, il faut s'assurer que la source de l'erreur a été éliminée. Tous les moteurs électriques J4C sont équipés d'un Display LED sur le boîtier, indiquant les codes d'erreurs. Les dysfonctionnements / états sont signalés par l'allumage ou le clignotement d'une LED de différentes couleurs sur la partie supérieure du boîtier. Le code d'erreur est reconnaissable à la liste suivante:

État de fonctionnement de l'actionneur	État de la LED
Est en position cible	[Blue]
Se déplace dans le sens ouvert	[Green]
Se déplace dans le sens fermé	[Red]
Se déplace sans signal d'entrée (4-20mA ou 0-10V)	[Grey]
Signal est au-dessus de la plage (>20mA oder >10V)	[Blue]
Auto-ajustage	[Red]

Résolution de problèmes:

Si le défaut ne peut pas être corrigé à l'aide de la liste ci-dessus, l'entraînement électrique peut être auto-ajusté. Procédez comme suit:

- Retirer la tension
- Ponter la PIN 1 et la Terre sur la **Fiche B** (DPS)
- Mettre sous tension pendant 2 secondes et retirer le pont
- L'actionneur s'ajuste automatiquement. Il se déplace sur les deux butées de fin de course et tourne ensuite à la position spécifiée.



Attention, il est obligatoire d'utiliser la "fiche B" à cet effet!

Veuillez nous contacter par téléphone s'il n'est pas possible de remédier aux dysfonctionnements avec les procédures mentionnées ci-dessus. Nous nous ferons un plaisir de vous aider!