



I servomotori elettromeccanici MHF24-40 e EMHF24-40 possono essere montati su valvole V2/V3FF DN80-200 e V2/V3GHF DN80-200 attraverso differenti accoppiamenti. Sono reversibili, sincroni, a bassa tensione e con frizione magnetica.

L'azione viene trasmessa tramite ingranaggi. L'uscita degli ingranaggi viene sostenuta da cuscinetti superficiali che ruotano intorno al cuscinetto centrale. Il fissaggio tra valvola e servomotore avviene attraverso un anello di accoppiamento incluso nel servomotore e un dado centrale, che va a fissarsi alla valvola.

I servomotori MHF/EMHF24-40 possono essere equipaggiati con una leva per il controllo manuale utilizzabile per corse da 24mm, 36mm, 40mm, 42mm. Nel EMHF24-40 la corsa può essere selezionata da un *jumper*. Il servocomando proporzionale 0-10 V DC può essere ad azione diretta o inversa selezionabile tramite un *jumper*.

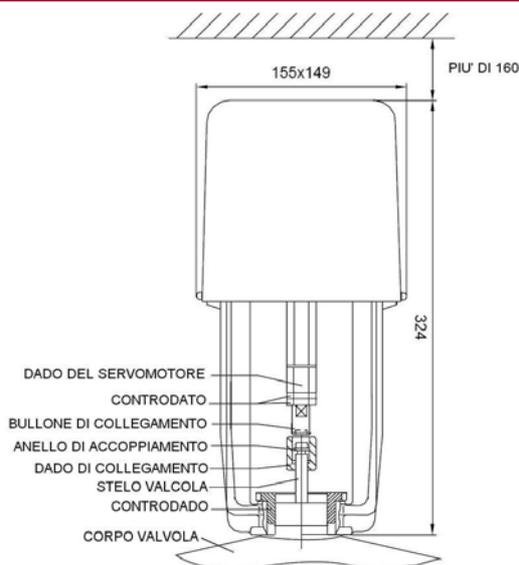
dati tecnici

	MHF24-40	EMHF24-40
Azione	a tre punti	modulante 0-10 V DC 4-20mA
Tipo motore	sincrono bidirezionale	sincrono bidirezionale
Alimentazione	24V AC $\pm 10\%$ 50/60Hz	24V AC $\pm 10\%$ 50/60Hz
Assorbimento	10 VA	12 VA
		Circuito elettronico
		Alimentazione 24V AC $\pm 10\%$ 50/60Hz 2 VA
		Segnale di ingresso 0-10V DC o 4-20mA
		Resistenza d'ingresso 100 kOhm
Peso netto	4,1Kg	4,3Kg
Forza	4000N	4000N
Accessori	leva per controllo manuale	leva per controllo manuale
Impostazione di fabbrica		corsa 42 mm
		segnale di perdita posizione stelo alzato
Tempo di corsa	per 50 Hz	8.3 sec/mm
	per 60 Hz	8.3 sec/mm
Temperatura ambiente	operativa	- 5 / +55 C°
	immagazzinaggio	- 20 / +65 C°
Materiale	ingranaggio	acciaio inossidabile, ottone
	staffa	lega d'alluminio
	intelaiatura	plastica ignifuga in Abs

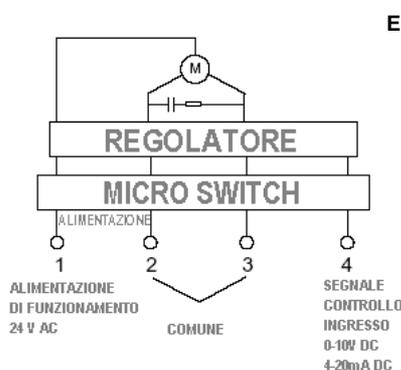
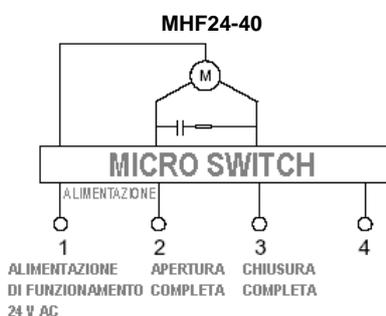
identificativo prodotto

Prodotto	Descrizione	Codice
MHF24-40	Servomotore a tre punti	0705-13-02
EMHF24-40	Servomotore modulante	0705-14-02

dimensioni



collegamenti



Ingresso del segnale di controllo		Stelo valvola
DA	RA	
increase	decrease	estesa
decrease	increase	contratta

Scheda elettronica collegare i terminali con cavi di 1,5mm²

impostazioni e funzioni

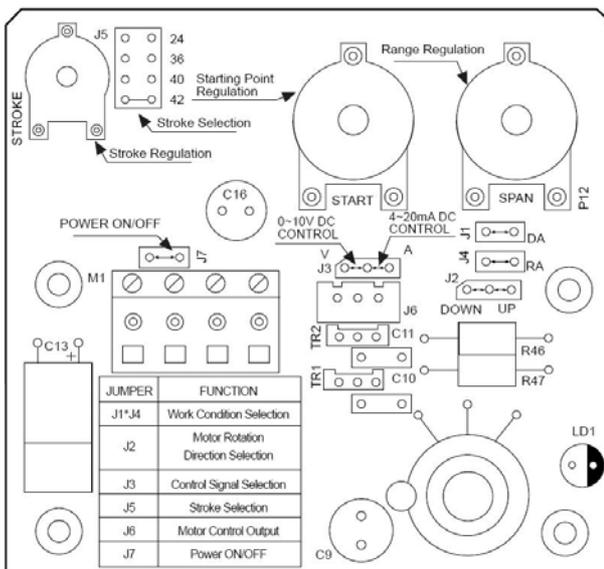
Il servomotore è azionato attraverso un movimento sincroreversibile. Il movimento inv/norm dello stelo della valvola fa in modo che la valvola sia aperta o chiusa.

Quando la valvola è in posizione completamente aperta o completamente chiusa, si creerà una resistenza all'azione del servomotore, che posizionerà il micro switch interno su *off* e il servomotore si arresterà.

Quando il servomotore riceverà un segnale di comando, la valvola si aprirà per un determinato angolo. In assenza di segnale, il servomotore si fermerà stabilmente nella posizione di chiusura.

Il segnale dal regolatore incrementale e proporzionale può fare azionare il motore in senso orario o antiorario. EMHF24-25 dispone di:

- un ponticello che può selezionare la corsa di 24mm, 36m,40mm e 42mm. L'impostazione di fabbrica della corsa del servomotore è di 42mm. Se il servomotore ha già montato il corpo della valvola, si adatterà alla corsa della valvola.
- un ponticello che può selezionare la modalità di controllo dell'operatività del segnale modulante; impostazione di fabbrica 0-10V DC.
- due potenziometri, uno serve a controllare il punto di avvio e l'altro a registrare la corsa massima del servomotore.



installazione

1.

- installare la staffa del servomotore sul corpo valvola
- montare il dado di collegamento sullo stelo (vedi *dimensioni*)
- inserire i due anelli di accoppiamento nella scanalatura della testa dello stelo avvitando l'estremità della scanalatura del bullone di collegamento nel dado di collegamento. La corsa del servomotore va da 24 a 42mm in 4-6sec a 50Hz, a 60Hz impiega 3-8sec
- bloccare strettamente il dado
- utilizzare il controdado per stringere il servomotore.

2.

è preferibile installare il servomotore in posizione verticale, avendo l'accortezza di lasciare abbastanza spazio per eventuali riparazioni (vedi *dimensioni*)

3.

collegare i cavi secondo lo schema di collegamento (vedi *collegamenti*)

4.

accendere il servomotore e far muovere lo stelo della valvola in alto (chiusura completa) o in basso (apertura completa). In ogni caso il motore si spengerà a causa della mancanza di alimentazione arrivando a uno dei due fine corsa.

Se lo stelo non ha totale movimento verso l'alto o verso il basso, è necessario regolare la distanza fra il bullone, l'accoppiamento ed il dado del servomotore fino a completa sistemazione.

5.

selezionare la modalità operativa (RA/DA) secondo i requisiti di controllo (DA increase/decrease, RA decrease/increase). L'impostazione di fabbrica di EMHF24-40 è in modalità DA. Per impostare la modalità RA, spostare il ponticello da J1 a J4.

In modalità DA il servomotore muove verso l'alto lo stelo permettendo una chiusura completa, in modalità RA il servomotore muove verso il basso lo stelo consentendo una apertura completa.

6.

- se si desidera la modalità di controllo di 0-10V o 4-20mA, posizionare il ponticello su J3, secondo il tipo di segnale di controllo. L'impostazione di fabbrica di EMHF24-40 è in modalità 0-10V.
- se si desidera la modalità 4-20mA, togliere il ponticello che collega V con J3 e inserirlo in A.

7.

in base al tipo di valvola, è possibile selezionare sul servomotore la corsa adeguata. L'impostazione di fabbrica della corsa è di 42mm. Per modificare, estrarre il ponticello da J5 e inserirlo nella posizione corretta secondo la corsa desiderata.

8.

- lasciare il regolatore sul segnale massimo, per verificare se la valvola è completamente aperta,
- posizionare il regolatore sul segnale minimo, per verificare se la valvola è completamente chiusa.

avvertenze



Le operazioni di installazione e manutenzione devono essere eseguite da personale qualificato in assenza di alimentazione dell'apparecchio e dei carichi esterni. Il produttore non risponderà di eventuali danni causati da inadeguata installazione e/o dalla manomissione o rimozione dei dispositivi di sicurezza.

manutenzione

Montare il prodotto in ambiente asciutto.