

Elektrische aandrijving J4C DPS



Diese Zusatzanleitung ist eine Ergänzung zu der Kurzanleitung J4C.

Sie beschreibt nur abweichende Funktionen und Eigenschaften, welche durch das DPS einher gehen.

Informationen zum Betrieb eines Antriebs mit DPS und BSR sind in der Zusatzanleitung BSR zu finden.

Die Kurzanleitung J4C ist unbedingt zu beachten! Zum Öffnen des Antriebs, befolgen Sie die Beschreibung unter dem Punkt „Einstellanleitung Nockensystem“ in der Kurzanleitung J4C.



Die Bedienungsanleitung ist vor Installation sorgfältig und komplett zu lesen.



Beim Betrieb elektrischer Geräte stehen zwangsläufig bestimmte Teile dieser Geräte unter gefährlicher Spannung. Bei Nichtbeachtung der allgemeinen Elektrosicherheitsregeln können deshalb schwere Körperverletzungen oder Sachschäden auftreten. Nur entsprechend qualifiziertes Personal darf an diesen Geräten oder in deren Nähe arbeiten. Das Personal muss mit allen Sicherheitshinweisen und Instandhaltungsmaßnahmen gemäß der Betriebsanleitungen vertraut sein.

Beschreibung

Mit dem DPS kann der Schwenkantrieb über das Eingangssignal frei in seinem Schwenkbereich positioniert werden.

Zusätzlich gibt er seine Istposition dauerhaft als Ausgangssignal wieder.

Das Ein- und Ausgangssignal kann nach Wunsch konfiguriert werden: 4-20mA, 0-10V, 1-10V

Zudem ist die Position bei fehlendem Eingangssignal (0mA, 0V) einstellbar: NC (geschlossen), NO (geöffnet)

Müssen diese Einstellungen verändert werden, so ist der Punkt „Justieren und Konfigurieren“ zu befolgen.

Zur Änderung des Schwenkwinkels muss dieser zunächst über das Nockensystem eingestellt werden (siehe Kurzanleitung J4C).

Das Eingangssignal muss potentialfrei beschaltet werden!

Inbetriebnahme

Elektrischer Anschluss

Der Anschluss darf nur von elektrisch geschultem Fachpersonal ausgeführt werden.

Es gelten die allgemeinen Elektrosicherheitsregeln und VDE Vorschriften.

Der Anschluss erfolgt mittels der mitgelieferten Industriesteckverbinder. Beim Verdrahten ist besonders auf den richtigen Kabeldurchmesser (siehe Kurzanleitung J4C) und die Steckerdichtungen zu achten, da sonst die Schutzart IP67 nicht gewährleistet ist. Jeder Stecker wird mit einer Schraube am Schwenkantrieb befestigt, diese darf nicht überdreht werden. Eine externe Sicherung mit entsprechender **Auslösecharakteristik für Motoren (z.B. LS Schalter Typ C)** ist vorzusehen. **Es dürfen keine fremden Verbraucher parallel zum Antrieb geschaltet werden.**

Anschlussstecker

	Versorgungsstecker supply plug	DPS Stecker DPS plug	Endlagenstecker end position plug
A Versorgungsstecker B DPS Stecker C Endlagenstecker			

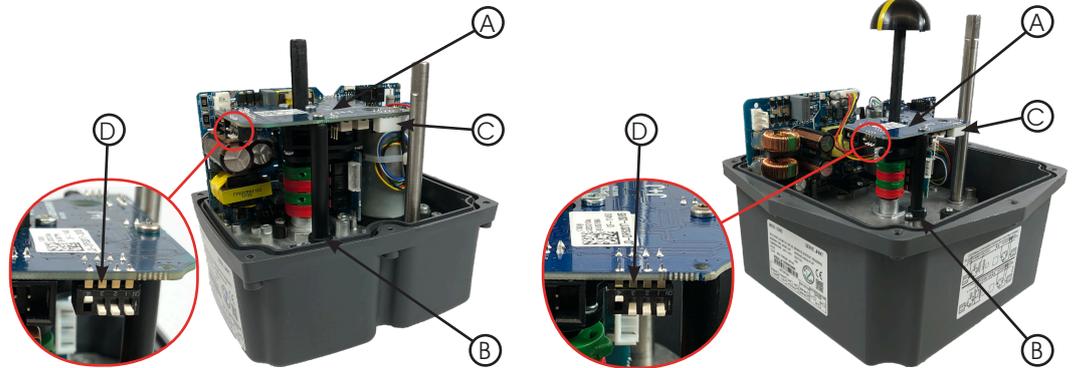
Elektrische aandrijving J4C DPS

Bezeichnung

20-35-55-85

140-300

- A DPS Platine
- B Platinenhalter
- C Anschluss DPS Terminal
- D Dipschalter



Modellübergreifend:

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

Schritte bei 90°:

4-20mA	0-10V	0-20mA	1-10V	Klasse
min. 150 Schritte/90°	min. 98 Schritte/90°	min. 150 Schritte/90°	min. 87 Schritte/90°	B+C to E DIN EN 15714 Inching + Modulation

Betrieb

Statusleuchte:

Betriebszustand	Blinktakt der LED
Antrieb steht in Sollposition	[Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue]
Antrieb fährt in Richtung Auf	[Blue][Green][Green][Blue][Green][Green][Blue][Green][Green][Blue][Green][Green][Blue][Green][Green][Blue][Green][Green][Blue][Green][Green][Blue]
Antrieb fährt in Richtung Zu	[Blue][Red][Red][Blue][Red][Red][Blue][Red][Red][Blue][Red][Red][Blue][Red][Red][Blue][Red][Red][Blue][Red][Red][Blue]
Antrieb fährt ohne Eingangssignal (4-20mA oder 1-10V)	[Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue]
Eingangssignal über Signalbereich (>20mA oder >10V)	[Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue]
Selbstjustierung	[Red][Red][Red][Blue][Green][Green][Blue][Red][Red][Blue][Green][Green][Blue][Red][Red][Blue][Green][Green][Blue][Red][Red][Blue]

Justieren und Konfigurieren

Zum Öffnen des Antriebs, befolgen Sie die Beschreibung unter dem Punkt „Einstellanleitung Nockensystem“ in der Kurzanleitung J4C.

Um den Schwenkwinkel zu ändern befolgen Sie zunächst die „Einstellanleitung Nockensystem“ (siehe Kurzanleitung J4C). Nun folgt die Selbstjustage* des DPS, hierbei fährt der Antrieb beide Endpositionen des Nockensystems nacheinander an.

*Bei Antrieben mit BSR ist vor der Selbstjustage das Akku von der BSR Platine zu entfernen.

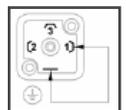
Selbstjustage bei geöffnetem Antrieb:

- Spannung abschalt
- Dipschalter 1 einschalten / 2,3,4 ausschalt
- Antrieb einschalten, danach Dipschalter 1 ausschalten
- Antrieb führt Selbstjustage durch.



Selbstjustage von außen:

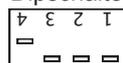
- Spannung abschalt
- Pin1+Erde (Stecker B) brück
- Spannung einschalten und Brücke entfernen
- Antrieb führt Selbstjustage durch.



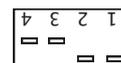
Konfiguration des Eingangssignals:

- Spannung abschalt
- Dipschalter einstell
- Spannung einschalt

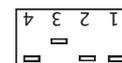
Dipschalter:



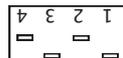
4/20 mA
NC



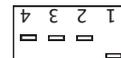
0/10 V
NC



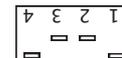
1/10 V
NC



4/20 mA
NO



0/10 V
NO



1/10 V
NO

Fehlerbehebung

Der Antrieb positioniert nicht korrekt.

Die Endlagen wurden verstellt aber der Antrieb verfährt so wie vor der Einstellung.

» Justagefahrt des DPS durchführen.

Der Antrieb reagiert verkehrt herum auf das Steuersignal. (z.B. 0V = offen)

» Die Armatur wurde falsch montiert oder die Konfiguration muss geändert werden (NO oder NC)

Bei anderweitigen Fehlfunktionen setzen Sie sich gerne mit unserer technischen Serviceabteilung in Verbindung.