

Antrieb mit DPS Positioniersystem

Das DPS Positioniersystem wandelt den Antrieb in einen gesteuerten Armaturenregler um. Es besteht die Möglichkeit über das Eingangssignal, den Antrieb frei im Schwenkbereich zu positionieren. Über das Ausgangssignal kann die Ist-Position der Armatur ermittelt werden. Der Standardschwenkwinkel ist 0° bis 90°, andere Schwenkwinkel sind auf Anfrage möglich.
Der Antrieb besitzt zwei einstellbare, potentialfreie Endlagenmeldungen.

Steuersignal wahlweise 0-10 V oder 4-20 mA Eingangs- und (serienmäßig) Ausgangssignal.

Eingangssignal: 0 - 10 V oder 4 - 20 mA

Das Eingangssignal muss potentialfrei (Trennschaltverstärker) beschaltet werden!

Ausgangssignal: 0 - 10 V oder 4 - 20 mA

Das Ausgangssignal ist immer wie das gewählte Eingangssignal konfiguriert!

Präzision: 0,30%

Linearität: 35%

Histerese: 2%

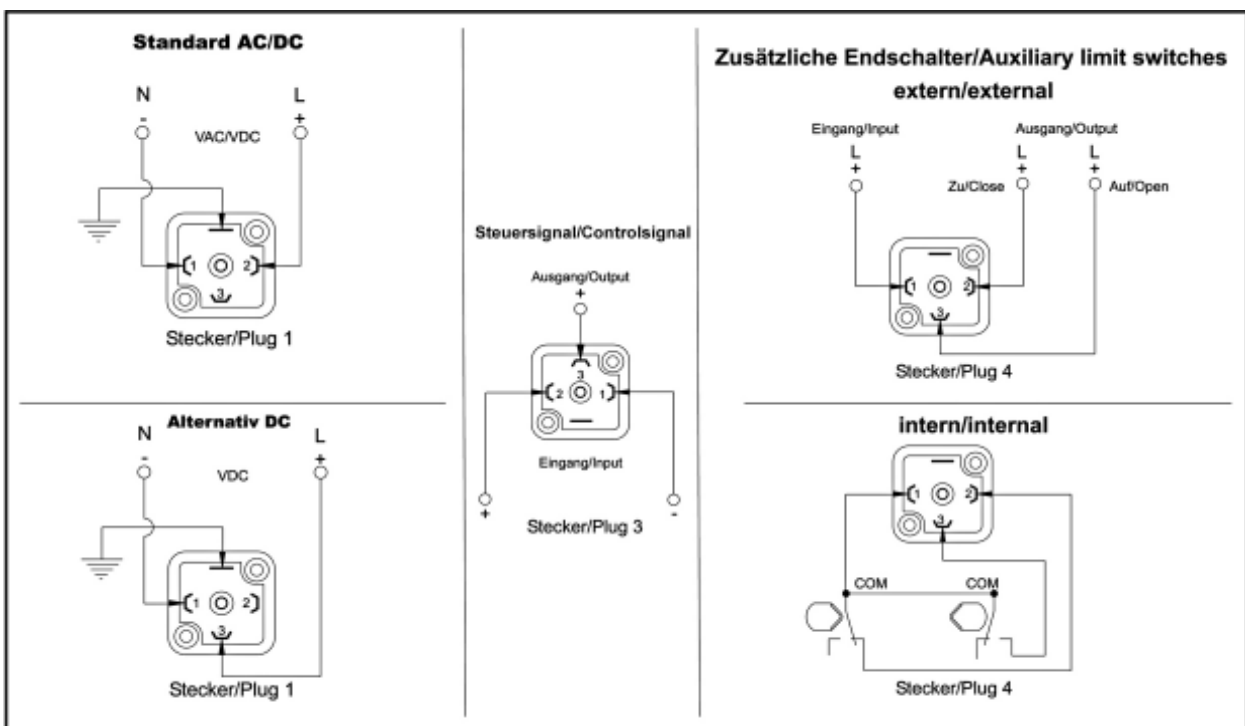
min. Auflösung: 1%

Teilung: 160 steps/Schritte (Angabe unabhängig des Schwenkwinkels 90° oder 180°)

Impedanz Eingang: 0 - 10 V = 1 KOhm

4 - 20 mA = 10 Ohm

Klasse: B+C nach E DIN EN 15714 Inching + Modulation



Die Option ist nicht für J2 Modell 10 und die Modelle der R-Serie verfügbar.