Servomoteur électrique paramétrable à mouvement quart de tour

PSQ203 AMS12 -40°C
version basse température

Positionneur intégré

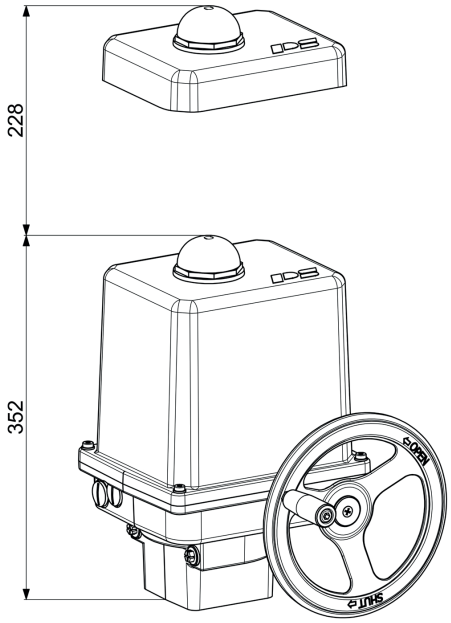
175 Nm
Couple maximum)[1]

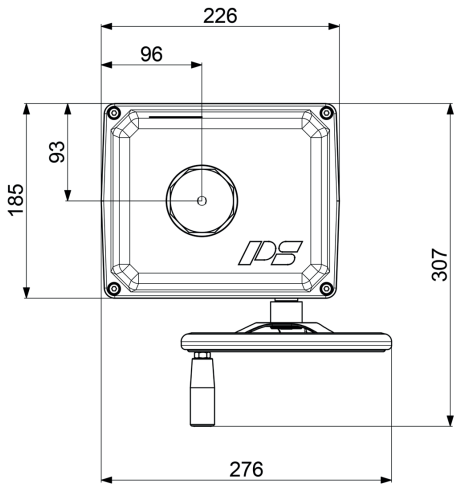
16 s - 32 s
Temps de course/90°

Bride d'adaption F05 + F07

Servomoteur de régulation
Classe C
acc. DIN EN ISO 22153

Protection IP67
acc. EN 60529





Poids : approx. 8 sans accessoires

PSQ203 AMS12

Temps de course/90°		16 - 32 s (ajustable)		
Alimentation	[V]	**100 - 240 VAC 1~**	**24 VAC/DC**	**360...575 VAC 3 ~)[2]**
Courant nominal)[4]	[A]	0,47 - 0,94	5,6(AC) / 3,5(DC)	0,42)[3]
Courant max.)[4]	[A]	0,61 - 1,22	7,3(AC) / 4,6(DC)	0,5)[3]
Puissance absorbée)[5]	[W]	92	108(AC) / 84(DC)	110)[3]

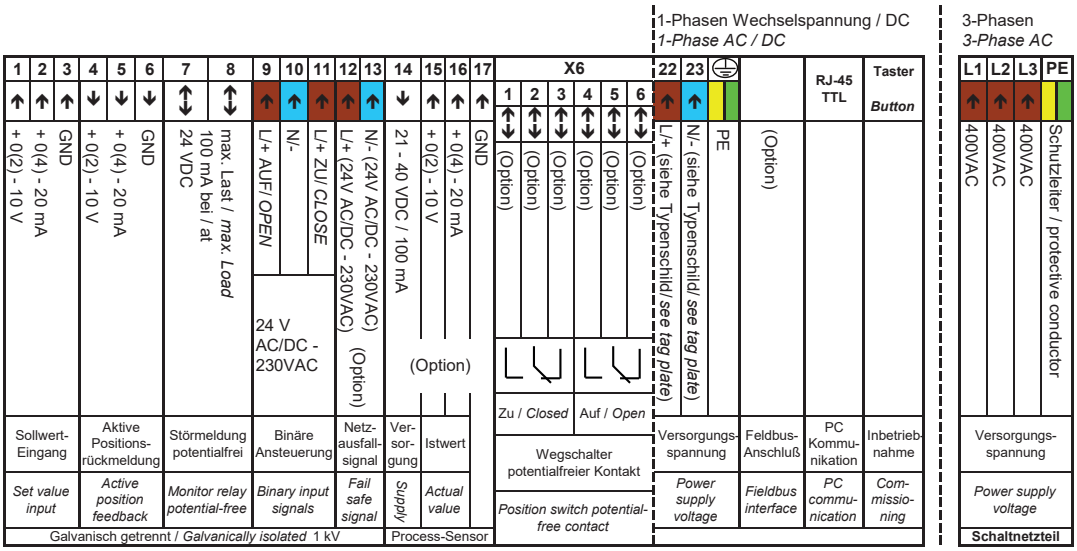
Équipement de base

Équipement de base		Description
Température ambiante	C°	**-40 à +60 °C**
Protection du moteur		Surveillance électronique du courant du moteur avec coupure de sécurité
Catégorie de surtension		II
Couple de décollage		Réglable jusqu'à +50% couple de coupure
Classe de régulation	IEC 60034-1,8	S2 - 20 min, S3/S4 25% dc @ 25°C - 1200 c/h
Valeurs analogiques de consigne/réelles		Courant 0 (4) ... 20 mA, tension 0 (2) ... 10 V paramétrable. Fonctionnement en cascade possible (split-range)
Pilotage binaire		24 V - 230 V pour fonctionnement OUVERT/FERMÉ (durée d'impulsion min. 1 s)
Positionneur		Bande morte réglable de 0,5 ... rappel des fins de course par limiteur de couple
Mise en service automatique		Détection de la (des) fins de course(s) ainsi que normalisation des valeurs de consigne/réelles
Fonctions de surveillance		Force, valeur de consigne, température du servomoteur, alimentation, dépassement/ sous-dépassement de la (des) fins de course(s) avec des actions réglables
Relais de signalisation de défaut	FIR	Contact défaut sans potentiel permettant d'émettre une alarme de défaut librement configurable
Fonction de diagnostic		Enregistrement des opérations de démarrage, temps de marche du moteur et enregistrement ¬glissant de la valeur de consigne/réelle, force, température du servomoteur et état
Interface de communication		Pour paramétrage et diagnostic par câble de données USB et logiciel PSCS
Passe-câbles		2 trous filetés ISO M20 x 1,5 (passe-câbles non fournis)

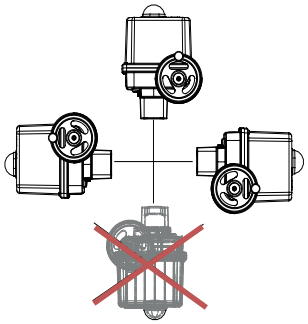
)[1] = force de réglage moyenne admissible sur toute la course de 90° est de 50% de la poussée maximale
)[2] = gamme de tensions d'entrée maximal
)[3] = à 400 V triphasé et 50 Hz
)[4] = données peuvent augmenter
)[5] = au couple de coupure, données peuvent augmenter

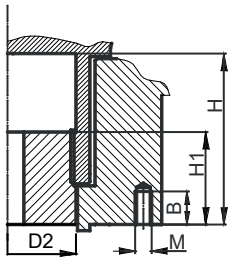
PSQ203 AMS12 -40° Caractéristiques techniques

Schéma de câblage

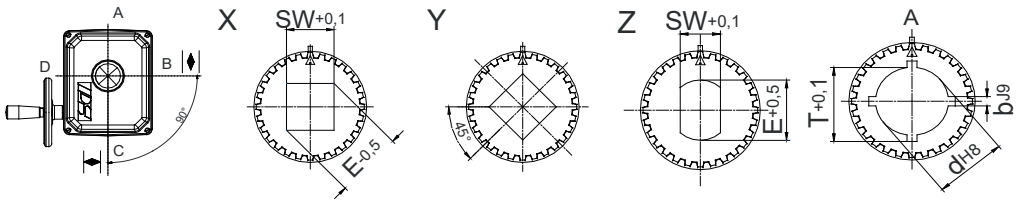


Position de montage





Douilles d'entraînement disponibles



Carré X ou Y (45° tourné) | Deux plat | Clavette

	F05	F07
D2	38	38
H	44	44
H1	35	35
M	M6	M8
B	12	16

Pour plus d'informations concernant nos dimensions disponibles, consultez les fiches techniques respectives.
D'autres formes de traitement sont possibles sur demande !

Accessoires/options

Contact fin de course supp.	2WE	Contact de fin de course supplémentaire sans potentiel avec contacts argent (courant de commutation 0,1 A - 10 A)
Contact fin de course supp. or	2WE Or	Contact de fin de course supplémentaire sans potentiel avec contacts or (courant de commutation 0,1 mA - 100 mA)
Régulateur interne	PSIC	Tension d'entrée 115-230 V CA pour mode de réglage OUVERT/FERMÉ
Position de sécurité en cas de coupure d'alimentation*	PSCP	Position de sécurité en cas de coupure d'alimentation par super condensateurs, position de sécurité Ouverte, Fermée ou une position intermédiaire au choix
Interface de bus de terrain*		Transmission numérique de la valeur de consigne/réelle en pour mille ou pour cent et retour des données de surveillance et de diagnostic via interfaces Profibus DP ou CANopen. Autres interfaces de bus de terrain sur demande.
Pilotage local	PSC.2	Écran éclairé pour l'affichage de la position du servomoteur et de l'alarme d'état. Commutateur sélectif verrouillable (Automatique, Manuel ou Stop). Touches de commande pour une utilisation manuelle, menu et ajustement des paramètres. Affichage d'informations de diagnostic
Pilotage local télécommandé		Pour le montage déporté du servomoteur (10 m de câble de liaison inclus)
Pilotage local télécommandé	PSCS-USB	Câble de données USB pour la communication entre le servomoteur et le PC (Windows) avec le logiciel PSCS
Fail-Safe Port*	FSP	Entrée pour un forçage en position d'urgence. Position de sécurité librement réglable. standard 24 - 230 V
IP68		Indice de protection IP68)[6] plus élevé disponible
Chauffage	HR	Chauffage pour éviter la condensation
Boîtier de connexion*		Boîtier de raccordement IP68 avec connecteurs à contact fileté

* équipement ultérieur impossible)[6] = IP68, totalement étanche aux poussières et à l'eau jusqu'a 6 m de profondeur pendant 96 h

Pour plus d'informations, veuillez visiter notre site Internet www.ps-automation.com

Sous réserve de modifications!