# Servomoteur électrique paramétrable à mouvement quart de tour

PSQ3003 **AMS13** 

# **Positionneur** intégré

1500 - 3000 Nm

Couple maximum)<sup>1</sup>

280 s - 560 s

Temps de course/90°

## **Bride d'adaption** F16

Servomoteur de regulation

Class C

selon EN ISO 22153

**Protection IP67** 

selon EN 60529

240	
809	

	140	234	1
140			
291		[PS]	431
		374	

Poids: approx. 54 kg sans accessoires

Temps de course/90°		280 - 560 s (réglable)				03
Alimentation	[V]	230 VAC 1~	115 VAC 1~	24 VAC/DC	360575 VAC 3~ ) <sup>2</sup>	S S
Courant nominal ) <sup>4</sup>	[A]	0,5	1,1	5,2(AC) / 3,3(DC)	0,23 )³	<b>3</b> 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8
Courant max. ) <sup>4</sup>	[A]	0,7	1,4	6,8(AC) / 4,2(DC)	0,30)3	A S
Puissance absorbée ) <sup>5</sup>	[W]	106	106	100(AC) / 78(DC)	105 )³	<b>1</b>

Standard	Description
Température ambiante [°C]	-20 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 CEI 60034-1,8	S2 30 min S4 50% ED @ 25°C
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 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 FIR défaut	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)

<sup>)1 =</sup> force de réglage moyenne admissible sur toute la course max. 50% de la valeur indiquée

 $<sup>)^3 =</sup> à 400 V triphasé 50 Hz$ 

<sup>)5 =</sup> au couple de coupure. Selon l'accessoire, données peuvent augmenter

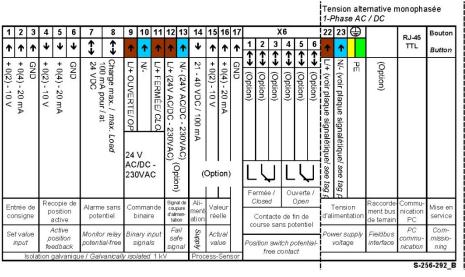
<sup>)&</sup>lt;sup>2</sup> = gamme de tension d'entrée maximale

<sup>)4 =</sup> selon l'accessoire, données peuvent augmenter

# Caractéristiques techniques

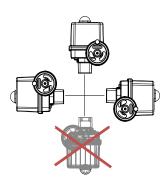
### Schéma de câblage

# Position de montage

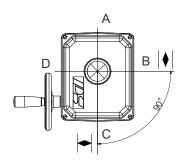


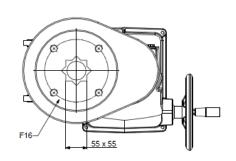
3-Phase AC			
L1	L2	L3	PE
1	•	1	
400VAC	400VAC	400VAC	Terre / protective conductor
Tension d'alimentation			
Po		sup, age	oly
Circu	it de c	omm	tation

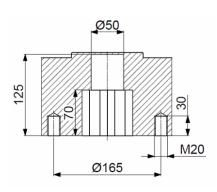
Triphaseé



### **Connexion mécanique**







# Équipements optionnels

Contact de fin de course supplémentaire	2WE	Contact de fin de course supplémentaire sans potentiel avec contacts argent (courant de commutation 0,1 A - 10 A)
Contact de 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	Permet le réglage indépendant d'un processus (circuit de régulation local) sans la nécessité d'avoir un régulateur externe
Position de sécurité en cas de coupure d'alimentation*	PSCP	Position de sécurité en cas de coupure d'alimentation par supercondensateurs, position de sécurité Ouverte, Fermée ou une position intermédiaire au choix
Interface bus de terrain*		Transmission numérique de la valeur de consigne/réelle en pour mille ou pourcent et retour de 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)
Logiciel/ câble de données	PSCS-USB	Câble de données USB pour la communication entre le servomoteur et le PC (Windows) avec le logiciel PSCS
Fail-Safe Port*	FSP	Signal port to drive to a "safety position", selectable fail-safe position, standard 24 - 230 V
Chauffage	HR	Chauffage du pupitre de commande pour éviter la condensation
Boîtier de connexion*		Boîtier de raccordement IP68 avec connecteurs à contact fileté

<sup>\*</sup>équipement ultérieur impossible