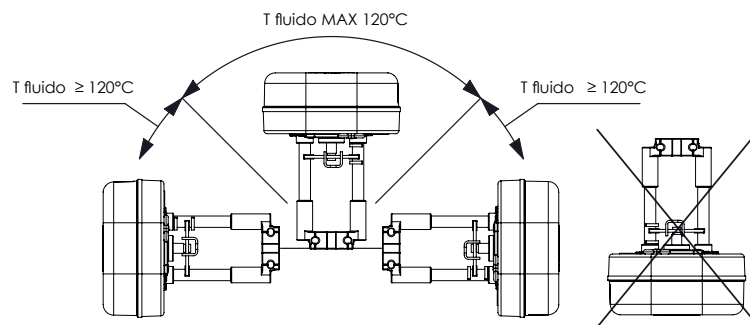
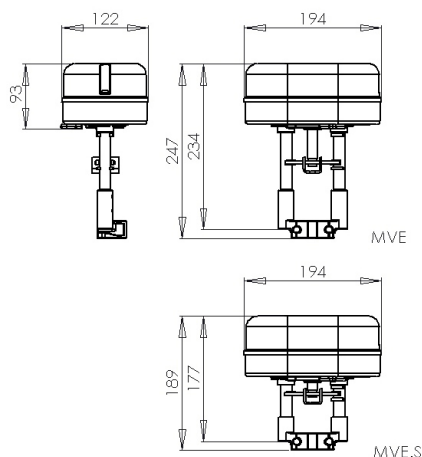


ISTRUZIONI DI MONTAGGIO

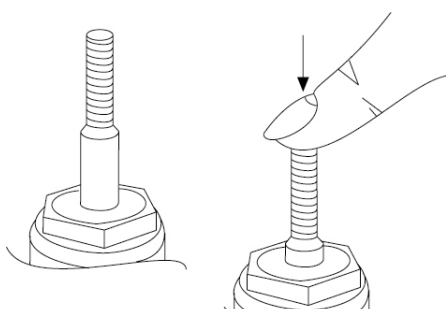


Prestare attenzione alla presenza di tensione a 230Vac.

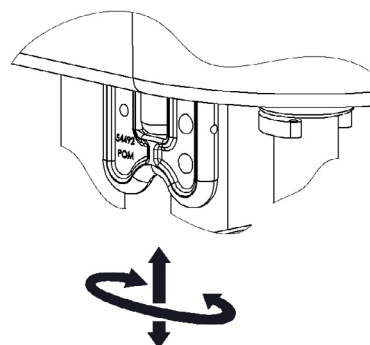


Solo per i modelli MVE2xx-65: per le installazioni all'aperto, prevedere un'adeguata copertura per evitare il contatto diretto con l'acqua.

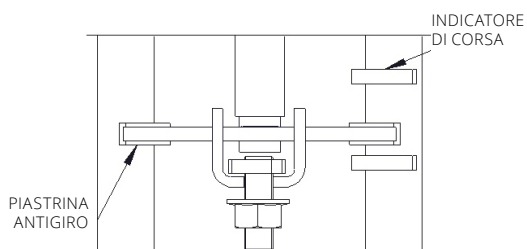
1



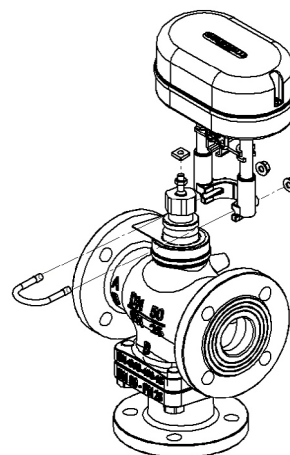
2



3



4



Le caratteristiche contenute in questa pubblicazione possono essere modificate senza preavviso.

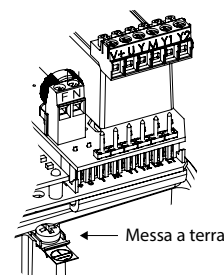
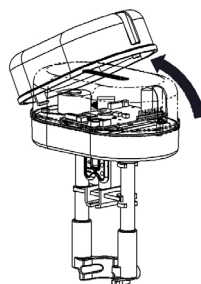
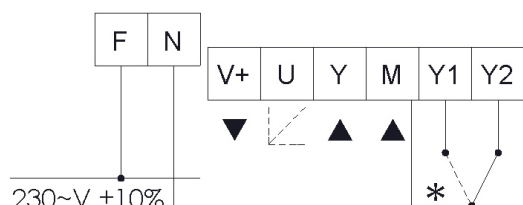
Utilizzare passacavi modello PG13,5 (non forniti).

VERSIONE IP65 fornito con pressacavo PG13,5 per cavi con Ø variabile tra 6 e 12 mm.

COLLEGAMENTI DI TERRA

Collegare il terminale di terra nell'apposita vite etichettata con il simbolo della messa a terra come indicato in figura.

MORSETTIERA



(*) Per utilizzare il comando flottante l'unico collegamento possibile è tra il morsetto M e Y1/Y2. Non collegare Y1/Y2 alla fase (F) o al neutro (N).

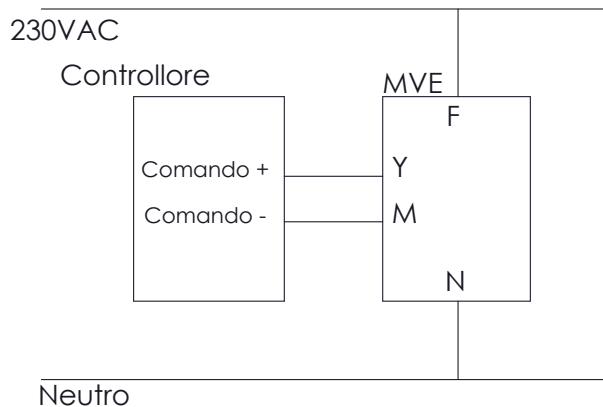
N.B.: Non esercitare una pressione eccessiva quando si inserisce la morsettiera per evitare che la flessione del PCB possa danneggiare i componenti elettronici sulla scheda.

Etichetta	Descrizione	Funzione	Sezione del cavo	Lunghezza massima del cavo
F	230 Vac	Alim.	AWG16 (min 1 mm ² - max 1.5 mm ²)	75 m
N				
Y	0-10 Vdc	Ingresso comando modulante	AWG20 (min 0.5 mm ² - max 1.5 mm ²)	200 m
M	0 V (Comune)			
Y1	Apertura	Ingresso comando flottante	AWG20 (min 0.5 mm ² - max 1.5 mm ²)	200 m
Y2	Chiusura			
V+	16 Vdc	Uscita in tensione (25 mA)	AWG20 (min 0.5 mm ² - max 1.5 mm ²)	200 m
M	0 V (Comune)			
U	2-10 Vdc	Uscita segnale di feedback	AWG20 (min 0.5 mm ² - max 1.5 mm ²)	200 m
M	0 V (Comune)			

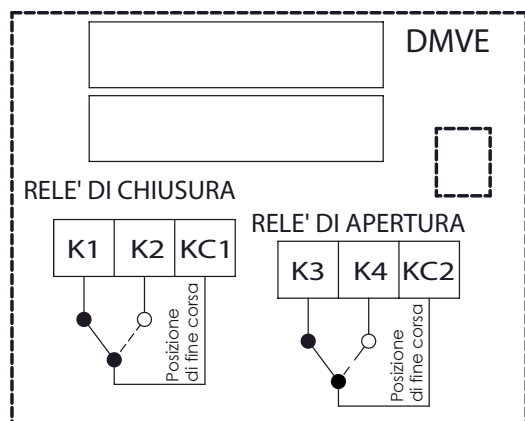
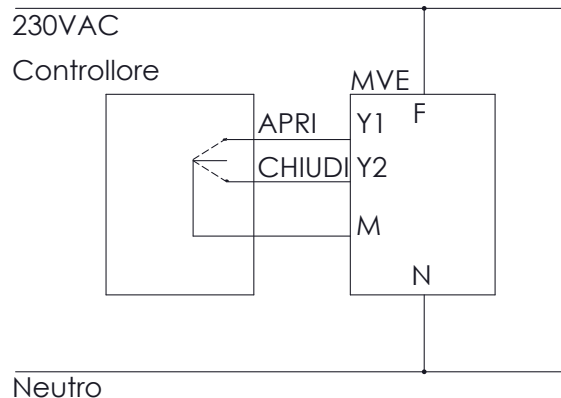
PRESCRIZIONI DI SICUREZZA

- Installare sulla linea di alimentazione un dispositivo di protezione da corto circuito (fusibile o magnetotermico) conforme alle norme vigenti;
- in caso di rimozione accidentale del coperchio assicurarsi che l'alimentazione sia scollegata prima di operare sul servocomando o nelle sue vicinanze;
- apparati esenti da manutenzione.

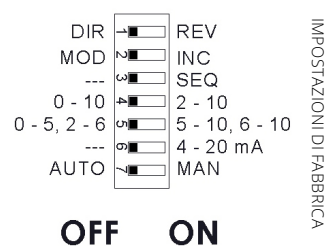
Comando modulante (0-10Vdc)



Comando flottante a 3 punti



DMVE: Caratteristiche elettriche: 24V AC/DC, 4A



DIP Switch	OFF	ON
1	Azione Diretta U = feedback U = 2V U = 10V	Azione Inversa U = feedback U = 10V U = 2V
2	Modulante (MOD) (ingresso tra Y [+] e M [-])	3 punti (INC) (Y1 apre, Y2 chiude il contatto deve essere prelevato da M)
3	--	Selezione sequenza con range definiti dal DIP n. 5
4	Controllo modulante 0-10Vdc (solo con DIP n. 2 OFF)	Controllo modulante 2-10Vdc (solo con DIP n. 2 OFF)
5	Controllo modulante sequenziale 0-5Vdc con DIP n. 4 OFF Controllo modulante sequenziale 2-6Vdc con DIP n. 4 ON (solo con DIP n. 3 ON)	Controllo modulante sequenziale 5-10Vdc con DIP n. 4 OFF Controllo modulante sequenziale 6-10Vdc con DIP n. 4 ON (solo con DIP n. 3 ON)
6	Controllo in tensione Vdc (ingresso tra Y [+] e M [-])	Controllo in corrente 4-20mA (ingresso tra Y [+] e M [-]). Per questa funzione il DIP n. 4 deve essere impostato su ON
7	Apprendimento della corsa automatico: l'acquisizione del valore della corsa viene eseguito automaticamente ogni qual volta il servocomando arriva allo scontro meccanico della valvola e vi si ferma per almeno 10 s	Apprendimento della corsa manuale: l'acquisizione del valore della corsa si effettua muovendo il DIP da OFF a ON o viceversa. Con interruttore in ON in presenza di scontro inatteso o extra corsa, il servocomando non aggiornerà la corsa

DIAGNOSTICA - FUNZIONE ALLARMI

N°	Comportamento LED	Errore	Utilizzo servocomando	Comportamento del servocomando		Possibile problema	Procedura di ripristino
				Apprendimento corsa automatico (DIP n. 7 OFF)	Apprendimento corsa manuale (DIP n. 7 ON)		
1	ROSSO FISSO	Corsa valvola minore di 5mm	Calibrazione (manuale o prima installazione)	Il servocomando spinge e tira 2 volte (scontro inatteso) per tentare di rimuovere l'eventuale ostacolo. Segnala allarme dopo i 2 tentativi. Il servocomando NON apprende la nuova corsa dopo 10s (Range errato)	Il servocomando spinge e tira 2 volte agli estremi (fase di calibrazione), si riporta in posizione iniziale e non risponde al comando. Il servocomando mantiene la corsa precedente	Valvola non adatta (corsa inferiore a 5mm) oppure accoppiamento incorretto	Spegnere il servocomando e ripetere la fase di calibrazione
2	ROSSO LAMPEGGIANTE VELOCE + VERDE ON	Corsa valvola maggiore di 60mm	Calibrazione (manuale o prima installazione)	Il servocomando esce dal range massimo di 60mm e va verso la nuova posizione segnalando allarme. Il servocomando spinge e tira 2 volte contro il nuovo limite di corsa, poi torna in posizione iniziale continuando a segnalare un'anomalia fino a che non rientra nei 60mm. Il servocomando NON apprende la nuova corsa dopo 10s (Range errato)	Il servocomando esce dal range massimo di 60mm e va verso la nuova posizione segnalando allarme. Il servocomando spinge e tira 2 volte contro il nuovo limite di corsa, poi torna in posizione iniziale continuando a segnalare un'anomalia fino a che non rientra nei 60mm. Il servocomando NON apprende la nuova corsa dopo 10s (Range errato)	Perdita del linkage o valvola non adatta (corsa superiore a 60mm)	Spegnere il servocomando e ripetere la fase di calibrazione
3	ROSSO LAMPEGGIANTE VELOCE	Scontro inatteso entro il range di corsa calcolato	IN FUNZIONAMENTO NORMALE	Il servocomando verifica la condizione di stallo per 5 volte. Al termine dei tentativi segnala anomalia. Il servocomando apprende la nuova corsa dopo 10s	Il servocomando verifica la condizione di stallo per 5 volte. Al termine dei tentativi segnala anomalia. Il servocomando NON apprende la nuova corsa, ma dopo 60s ripete i tentativi per verificare le condizioni di blocco	Blocco della valvola o valvola non adatta	Inversione del segnale di comando
4	ROSSO LAMPEGGIANTE VELOCE	Corsa superiore al range di corsa calcolato.	IN FUNZIONAMENTO NORMALE	Il servocomando si porta verso la nuova posizione massima con bassa velocità segnalando anomalia. Il servocomando apprende la nuova corsa dopo 10s	Il servocomando si porta verso la nuova posizione massima con bassa velocità segnalando anomalia. Il servocomando NON apprende la nuova corsa	Perdita del linkage o valvole danneggiate	Inversione del segnale di comando
5	ROSSO LAMPEGGIANTE LENTO	Bassa Tensione	IN FUNZIONAMENTO NORMALE	Il servocomando continua ad operare (prestazioni non garantite)	Il servocomando continua ad operare (prestazioni non garantite)	1. Incorretto dimensionamento del trasformatore	Alimentazione nel range di funzionamento
						2. Alimentazione instabile	
6	ROSSO LAMPEGGIANTE LENTO	Alta Tensione	IN FUNZIONAMENTO NORMALE	Il servocomando continua ad operare (prestazioni non garantite)	Il servocomando continua ad operare (prestazioni non garantite)	1. Incorretto dimensionamento del trasformatore	Alimentazione nel range di funzionamento
						2. Alimentazione instabile	

N°	Comportamento LED	Stato servocomando
1	VERDE FISSO	Il servocomando è arrivato all'estremo della corsa appresa
2	VERDE LAMPEGGIANTE	Il servocomando è arrivato o si sta muovendo verso un punto intermedio della corsa appresa
3	ROSSO VERDE LAMPEGGIANTE	Il servocomando sta apprendendo la corsa o sta effettuando il posizionamento iniziale
4	ROSSO VERDE FISSO	Comando manuale inserito, il servocomando ignora il segnale di comando. ATTENZIONE! La scheda è alimentata