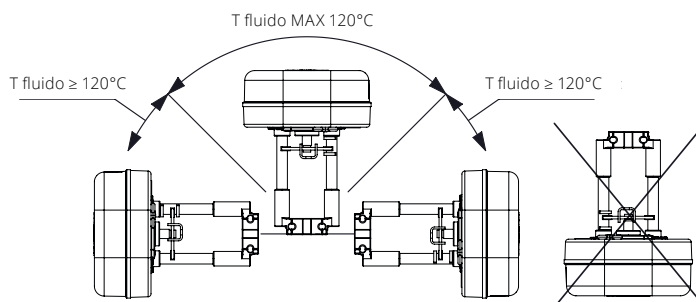
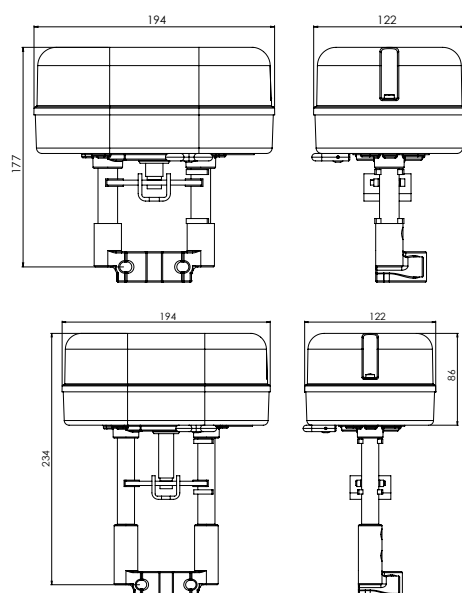


MVE5xxR/MVE5xxR-65



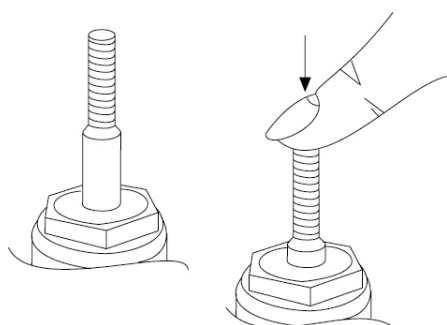
Servocomandi per Valvole con Dispositivo di Ritorno in Emergenza

INSTALLAZIONE

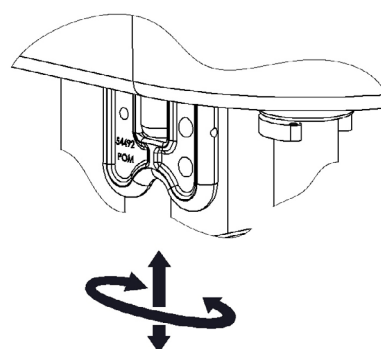


Solo per i modelli MVE5xxR-65: per le installazioni all'aperto, prevedere un'adeguata copertura per evitare il contatto diretto con l'acqua.

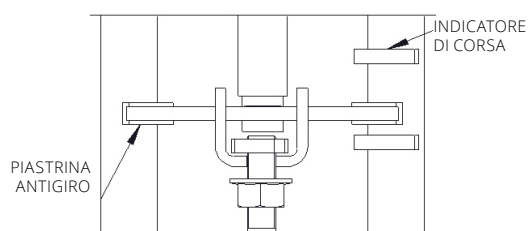
1



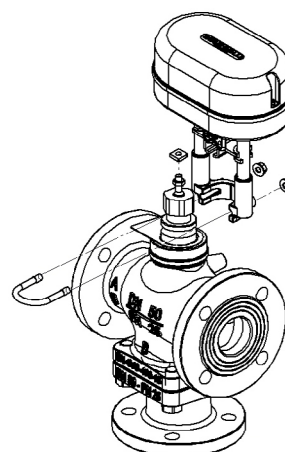
2



3



4



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

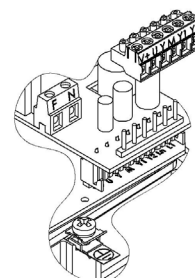
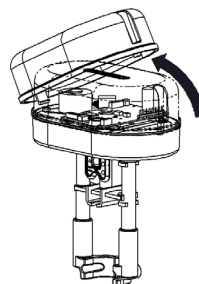
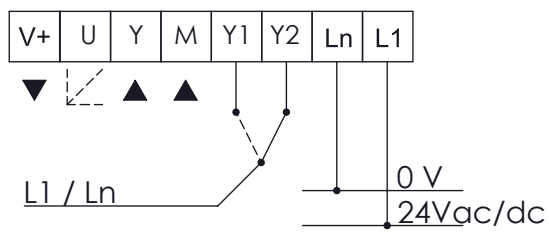
Utilizzare passacavi modello PG13,5 (non forniti).

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



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

Etichetta	Descrizione	Funzione	Sezione min. del cavo (# AWG)	Lunghezza massima del cavo
L1	24 Vac/Vdc	Alim.	1.5 mm ² (AWG16)	75 m
Ln	0 V			
Y	0-10 Vdc	Ingresso comando modulante	0.5 mm ² (AWG20)	200 m
M	0 V (Comune)			
Y1	Apertura	Ingresso comando flottante	0.5 mm ² (AWG20)	200 m
Y2	Chiusura			
V+	16 Vdc	Uscita in tensione (max 25 mA)	0.5 mm ² (AWG20)	200 m
M	0 V (Comune)			
U	2-10 Vdc	Uscita segnale di feedback	0.5 mm ² (AWG20)	200 m
M	0 V (Comune)			

* 1 Vdc durante fase di ritorno di emergenza.

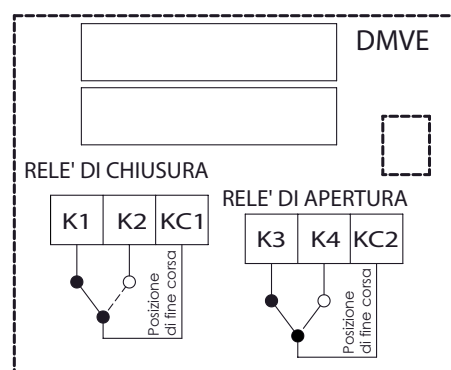
Corrispondenza morsetti rispetto ad altri modelli di servocomandi iSMA CONTROLLI.

G	G0	MX	G1	X1	VH	VC	Y
G	G0	MX	G1	X1	VH	VC	Y
L1	LN	M	V+	Y	Y1	Y2	U

MVH56FA (con jumper aperto)

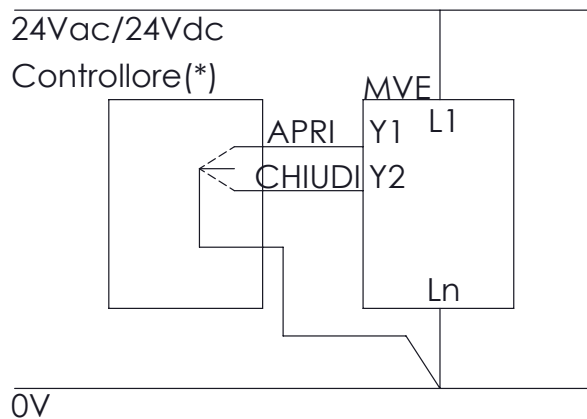
MVH56FC (con jumper chiuso)

MVER

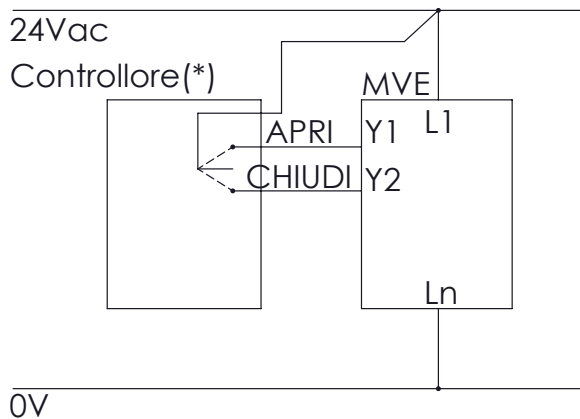


DMVE: Caratteristiche elettriche: 24V AC/DC, 4A

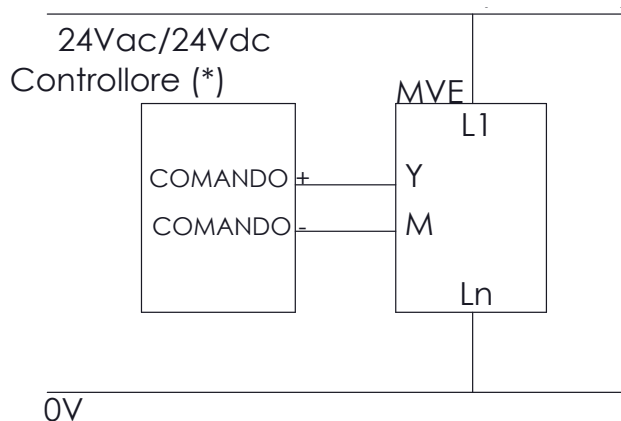
Comando flottante a 3 punti (Connessione sink)



Comando flottante a 3 punti (Connessione source)



Comando modulante (0-10Vdc)



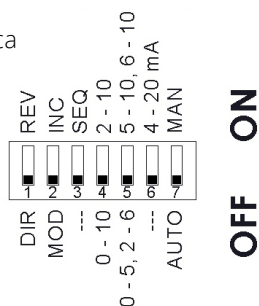
(*) I servocomandi MVE sono alimentati da un raddrizzatore a singola semi-onda integrato sulla scheda, per cui non deve essere impiegato un trasformatore usato anche da altri dispositivi che utilizzino un raddrizzatore a doppia semi-onda non isolato.

N.B.: I segnali M e Ln sono connessi internamente.

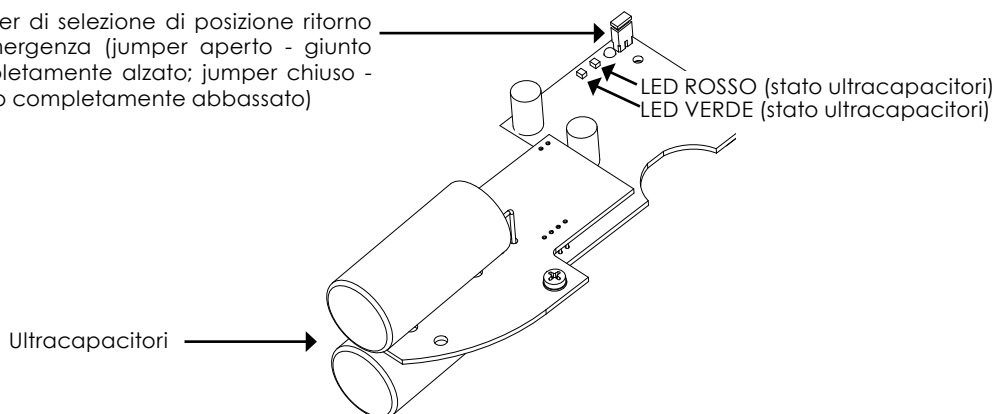
REGOLAZIONE DEGLI INTERRUTTORI DIP E DEL JUMPER

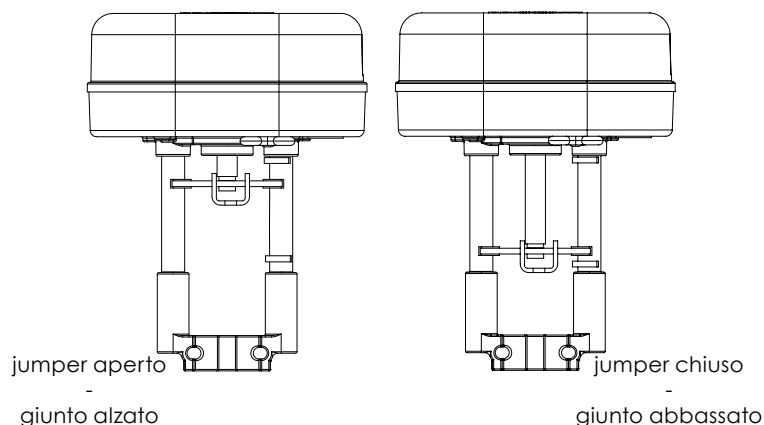
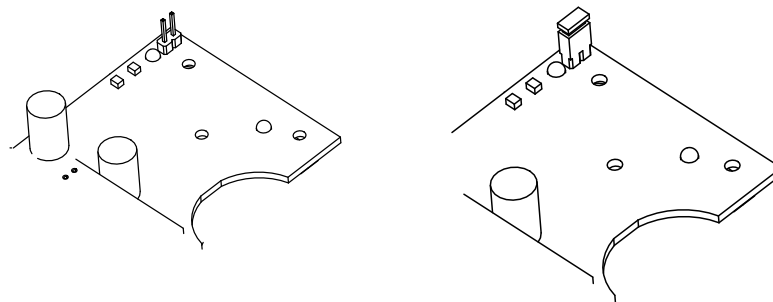
Impostare gli interruttori DIP secondo le seguenti tabelle. Per fare in modo che le impostazioni vengano recepite è necessario o rimuovere e riapplicare l'alimentazione oppure agire sulla manopola del comando manuale.

Impostazioni di fabbrica



Jumper di selezione di posizione ritorno in emergenza (jumper aperto - giunto completamente alzato; jumper chiuso - giunto completamente abbassato)





Impostazioni di fabbrica

DIR	REV
MOD	INC
---	SEQ
0 - 10	2 - 10
0 - 5, 2 - 6	5 - 10, 6 - 10
---	4 - 20 mA
AUTO	MAN

OFF ON

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 può essere prelevato indifferentemente da L1 o LN se alimentato in Vac; se alimentato in Vdc è necessario prelevare il contatto da Ln) Y1 Y2
3	-	Selezione sequenza con range definiti dal DIP n. 5
4	Controllo modulante 0-10 Vdc (solo con DIP n. 2 OFF)	Controllo modulante 2-10 Vdc (solo con DIP nr. 2 OFF)
5	Controllo modulante sequenziale 0-5 Vdc con DIP n. 4 OFF Controllo modulante sequenziale 2-6 Vdc con DIP n.4 ON (solo con DIP n. 3 ON)	Controllo modulante sequenziale 5-10 Vdc con DIP n. 4 OFF Controllo modulante sequenziale 6-10 Vdc con DIP n. 4 ON (solo con DIP n. 3 ON)
6	Controllo in tensione Vac (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 (VIA LED)

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 5 mm	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 5 mm) oppure accoppiamento incorretto	Spegnere il servocomando e ripetere la fase di calibrazione
2	ROSSO LAMPEGGIANTE VELOCE + VERDE ON	Corsa valvola maggiore di 60 mm	Calibrazione (manuale o prima installazione)	Il servocomando esce dal range massimo di 60 mm 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 60 mm. Il servocomando NON apprende la nuova corsa dopo 10 s (Range errato)	Il servocomando esce dal range massimo di 60 mm 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 60 mm. Il servocomando NON apprende la nuova corsa dopo 10 s (Range errato)	Perdita del linkage o valvola non adatta (corsa superiore a 60 mm)	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 10 s	The actuator tries 5 times against the new stall condition. At the end of the attempts the fault will be signalled. The actuator does not update the new stroke length, but after 60 s makes other attempts to verify the stall condition	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 10 s	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	

Scheda inferiore di controllo

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 ALTERNATO	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
5	ROSSO VERDE LAMPEGGIANTE SIMULTANEO	Il servocomando è in fase di ritorno in emergenza

Scheda superiore di controllo

LED	Stato ultracapacitori
VERDE	ultracapacitori carichi
ROSSO	ultracapacitori in fase di scarica
SPENTO	ultracapacitori completamente scarichi

