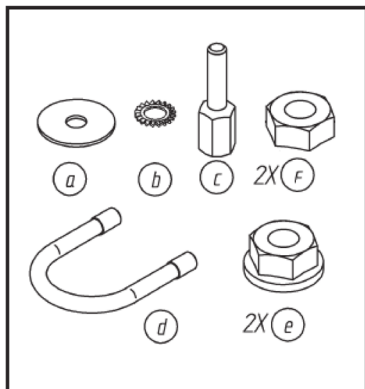


INSTALLAZIONE



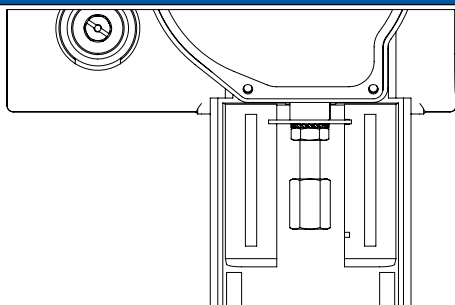
Il fluido all'interno della valvola può essere molto caldo. Prima di rimuovere il servocomando o aprire la valvola, assicurarsi che il fluido sia isolato e togliere pressione alla valvola. L'operazione dovrebbe essere eseguita da personale esperto.



Attenzione: Non utilizzare il servocomando disaccoppiato dalla valvola.

MVH56EA

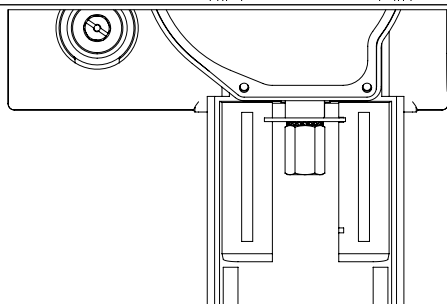
1



Per valvole corsa 16 e 25mm

- Alzare lo stelo della valvola;
- bloccare la prolunga stelo c sulla cremagliera in posizione tutta alzata interponendo il disco indice a, la rondella dentellata b ed il dado f posizionato a circa metà della prolunga stessa.

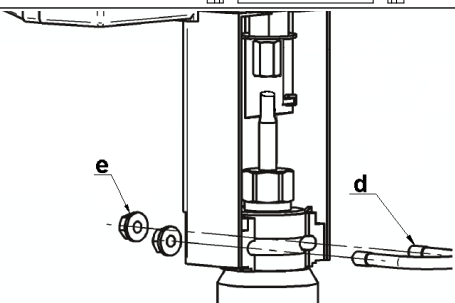
1a



Per valvole corsa 45mm

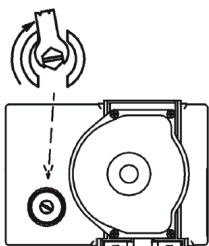
- Alzare lo stelo della valvola;
- bloccare la prolunga stelo c sulla cremagliera in posizione tutta alzata interponendo il disco indice a e la rondella dentellata b.

2



Accoppiare il servocomando alla valvola mediante la forcella (d) e i due dadi (e) ma senza bloccare i dadi.

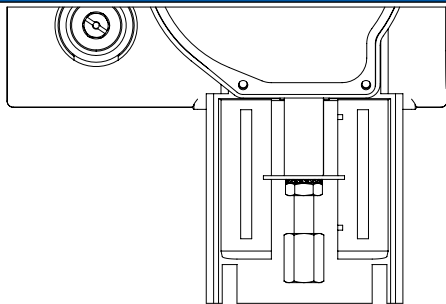
3



- Sollevare lo stelo della valvola.
- Togliere il coperchietto e ruotare il perno in senso orario facendo fuoriuscire la cremagliera di quanto basta per accoppiarla con lo stelo della valvola; il perno può essere bloccato incastrando una chiave a forchetta come indicato in figura
- Ruotare il servocomando per avvitare la prolunga sullo stelo della valvola, quindi bloccarla stringendo il dado presente sullo stelo.
- Stringere i due dadi sulla forcella per bloccare il servocomando.
- Togliere la chiave dal perno e montare il coperchietto.

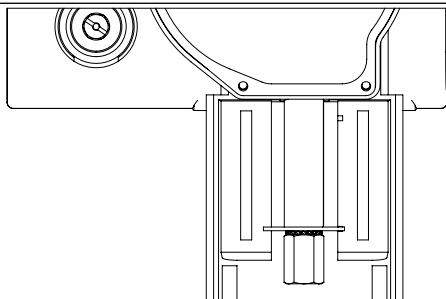
Le caratteristiche contenute in questa pubblicazione possono essere modificate senza preavviso.

1

**Per valvole corsa 16 e 25mm**

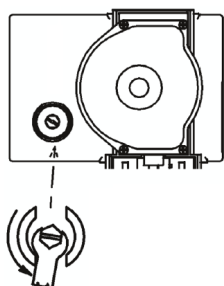
Abbassare lo stelo della valvola. Bloccare la prolunga stelo **c** sulla cremagliera in posizione tutta abbassata interponendo il disco indice **a**, la rondella dentellata **b** ed il dado **f** posizionato a circa metà della prolunga stessa.

1a

**Per valvole corsa 45mm**

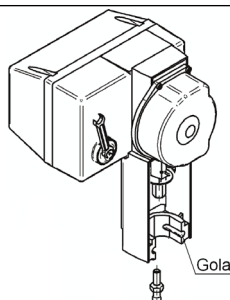
Abbassare lo stelo della valvola. Bloccare la prolunga stelo **c** sulla cremagliera in posizione tutta abbassata interponendo il disco indice **a** e la rondella dentellata **b**.

2



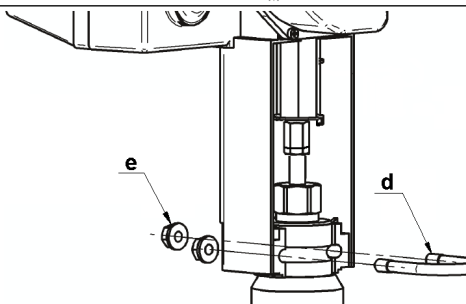
- Togliere il coperchietto
- Ruotare il perno in senso antiorario di 1/2 giro e bloccarlo incastrando una chiave a forchetta come indicato in figura.

3

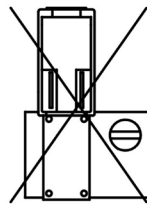
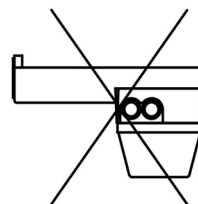
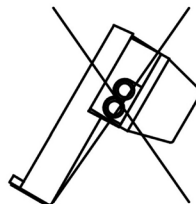
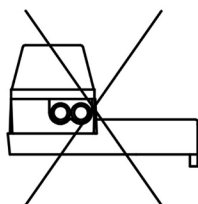
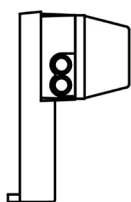
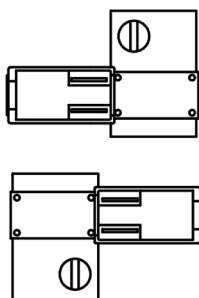
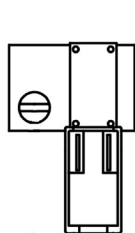


Avvitare la prolunga stelo sullo stelo della valvola fino a che la gola presente alla base del servocomando coincida con quella presente sulla valvola, quindi bloccare la prolunga stringendo il dado presente sullo stelo. Nel caso in cui, ad avvitamento completato, le due gole non coincidano ancora, ruotare il perno in senso antiorario finché non coincideranno.

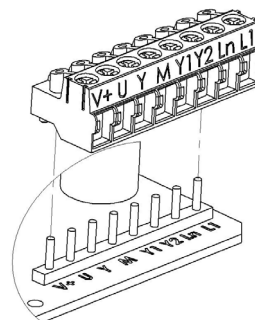
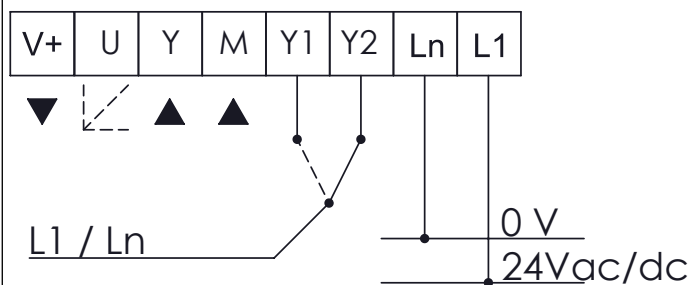
4



Accoppiare il servocomando alla valvola mediante la forcetta (d) e bloccando i due dadi (e).

POSIZIONI DI MONTAGGIO**SI****NO**

Morsettieria

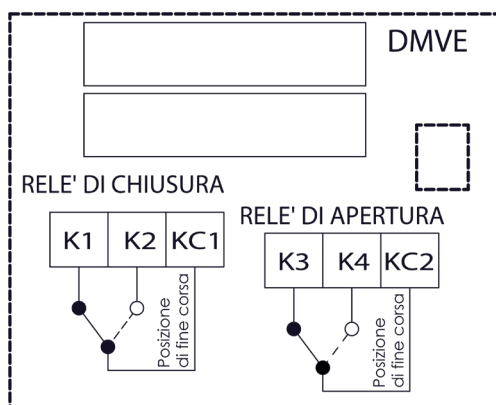


N.B.: Non esercitare una pressione eccessiva quando si inserisce la morsettieria per evitare che la flessione del PCB possa danneggiare i componenti elettronici sulla scheda.

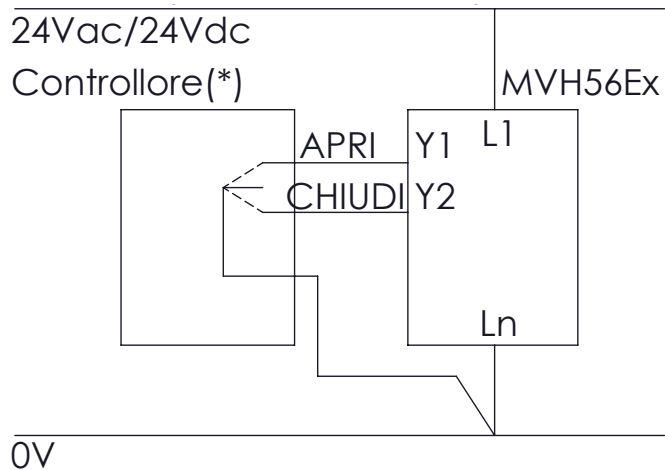
Etichetta	Descrizione	Funzione	Sezione min. del cavo (# AWG)	Lunghezza massima del cavo
L1	24 V AC/V DC	Alim.	1,5 mm ² (AWG16)	75 m
Ln	0 V			
Y	0-10 V DC	Ingresso comando modulante	0,5 mm ² (AWG20)	200 m
M	0 V (comune)			
Y1	Apertura	Ingresso comando flottante	0,5 mm ² (AWG20)	200 m
Y2	Chiusura			
V+	16 V DC	Uscita in tensione (max. 25 mA)	0,5 mm ² (AWG20)	200 m
M	0 V (comune)			
U	2-10 V DC	Uscita segnale di feedback	0,5 mm ² (AWG20)	200 m
M	0 V (comune)			

Corrispondenza morsetti rispetto alle altre linee di prodotto attuatori iSMA CONTROLLI.

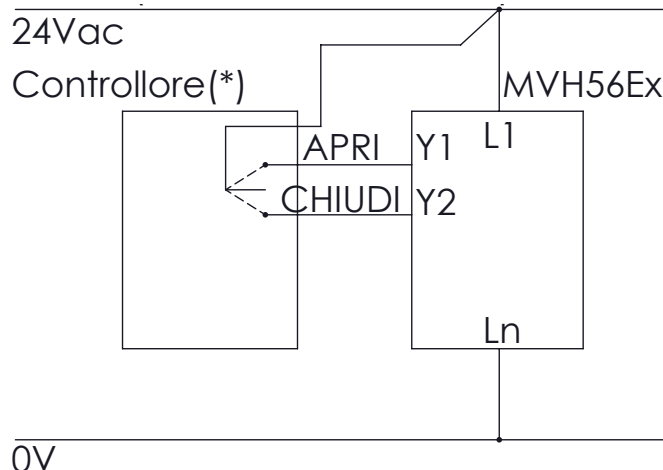
G	G0	MX	G1	X1	VH	VC	Y	MVH56Fx
L1	LN	M	V+	Y	Y1	Y2	U	MVH56Ex



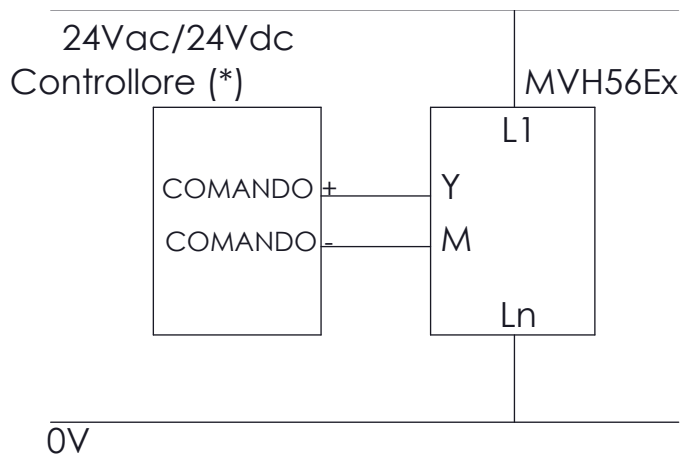
Comando flottante a 3 punti (Connessione sink)



Comando flottante a 3 punti (Connessione source)



Comando modulante (0-10 Vcc)



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

(*) I servocomandi MVH56Ex sono alimentati da un raddrizzatore a semi-onda integrato sulla scheda, per cui non deve essere impiegato un trasformatore usato da altri dispositivi che utilizzino un raddrizzatore a onde complete non isolato.

REGOLAZIONE DEGLI INTERRUITORI DIP

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.

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

OFF ON

Impostazioni di fabbrica

DIAGNOSTICA - FUNZIONE ALLARMI (VIA LED)

N°	Comportamento LED	ERRORE	UTILIZZO ATTUATORE	COMPORTAMENTO DELL'ATTUATORE		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)	L'attuatore spinge e tira 5 volte (scontro inatteso) per tentare di rimuovere l'eventuale ostacolo. Segnala allarme (LED ROSSO ON) dopo i 5 tentativi. Il servocomando NON apprende la nuova corsa dopo 10s (Range errato)	L'attuatore spinge e tira 2 volte agli estremi (fase di calibrazione). Segnala allarme (LED ROSSO ON) e si riporta in posizione iniziale e non risponde al comando	Valvola non adatta (corsa inferiore a 5mm) oppure accoppiamento incorretto.	Spegnere l'attuatore e ripetere la fase di calibrazione
2	ROSSO FISSO	Corsa Valvola maggiore di 50mm	Calibrazione (manuale o prima installazione)	L'attuatore esce dal range massimo di 50mm e va verso la nuova posizione segnalando allarme (LED ROSSO ON). Il servocomando NON apprende la nuova corsa dopo 10s (Range errato)	L'attuatore spinge e tira 2 volte agli estremi (fase di calibrazione). Segnala allarme (LED ROSSO ON) e si riporta in posizione iniziale e non risponde al comando	Perdita del linkage o valvola non adatta (corsa superiore a 50mm)	Spegnere l'attuatore e ripetere la fase di calibrazione
3	ROSSO LAMPEGGIANTE VELOCE + VERDE FISSO	Scontro inatteso entro il range di corsa calcolato	IN FUNZIONAMENTO NORMALE	L'attuatore verifica la condizione di stallo per 5 volte. Al termine dei tentativi segnala anomalia (LED ROSSO ON). Il servocomando apprende la nuova corsa dopo 10s	L'attuatore verifica la condizione di stallo per 5 volte. Al termine dei tentativi segnala anomalia (LED ROSSO ON). 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 + VERDE FISSO	Corsa superiore al range di corsa calcolato.	IN FUNZIONAMENTO NORMALE	L'attuatore si porta verso la nuova posizione massima con bassa velocità segnalando anomalia (LED ROSSO e VERDE ON). Il servocomando apprende la nuova corsa dopo 10s	L'attuatore si porta verso la nuova posizione massima con bassa velocità segnalando anomalia (LED ROSSO e VERDE ON). 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	L'attuatore continua ad operare (Prestazioni non garantite)	L'attuatore continua ad operare (Prestazioni non garantite)	1. Incorretto dimensionamento del trasformatore 2. Alimentazione instabile	Alimentazione nel range di funzionamento
6	ROSSO LAMPEGGIANTE LENTO	Alta Tensione	IN FUNZIONAMENTO NORMALE	L'attuatore continua ad operare (Prestazioni non garantite)	L'attuatore continua ad operare (Prestazioni non garantite)	1. Incorretto dimensionamento del trasformatore 2. Alimentazione instabile	Alimentazione nel range di funzionamento

Scheda di controllo

N°	Comportamento LED	STATO ATTUATORE
1	VERDE FISSO	L'attuatore è arrivato all'estremo della corsa appresa
2	VERDE LAMPEG- GIANTE	L'attuatore è arrivato o si sta muovendo verso un punto intermedio della corsa appresa
3	ROSSO VERDE LAM- PEGGIANTE ALTER- NATO	L'attuatore sta apprendendo la corsa o sta effettuando il posizionamento iniziale
4	ROSSO VERDE FISSO	Comando manuale inserito, l'attuatore ignora il segnale di comando. ATTENZIONE! La scheda è alimentata
5	ROSSO VERDE LAM- PEGGIANTE SIMUL- TANEO	L'attuatore è in fase di ritorno in emergenza