



Štandardné vybavenie:

- Napájacie napätie 230 V AC
- Svorkovnicové pripojenie
- 2 polohové spínače
- Mechanické pripojenie prírubové podľa ISO 5211
- Miestny ukazovateľ polohy

Standard equipment:

- Voltage 230 V AC
- Terminal board connection
- 2 position switches
- Connection with valve flanged ISO 5211
- Mechanical position indicator

Špecifikačná tabuľka \Specification table\ SP 0.1, SPR 0.1

Objednávací kód \Order code\ 331. x - x x x x x / x x

Klimatická odolnosť \Climate resistance\	Elektronický regulátor polohy - N \Electronic position controller\ - N	Schéma zapojenia \Wiring diagram\	
Prostredie mierne až horúce suché s teplotami \Mild up to hot dry with temperature range from\ -25 + + 55 °C	bez regulátora \without controller\	nasled. tab. \next table\	0
	s regulátorom \with controller\	spätná väzba odporová \resistive feedback\	Z238
		spätná väzba prúdová \current feedback\	Z239

Elektrické pripojenie \Electric connection\	Napájacie napätie \Voltage\	Schéma zapojenia \Wiring diagram\	
Na svorkovnicu \To terminal board\	230 V AC	Z19 - bez \without\ N	0
	24 V AC		3

Max. zaťažovací moment \Max. load torque\ ⁶⁾	Doba prestavenia \Operating time\	Elektromotor \Electric motor\	
16 Nm	10 s/90°	7.3 W	A
20 Nm (10 Nm) ¹⁾		7.3 W	B
32 Nm	20 s/90°	7.3 W	C
	40 s/90°	4.7 W	D
	60 s/90°	3.54 W	E
	80 s/90°	2.75 W	F
	120 s/90°	1 W	G
50 Nm ²⁾	160 s/90°	1 W	H
	40 s/90°	7.3 W	J
	60 s/90°	4.7 W	K
	80 s/90°	3.54 W	L
	120 s/90°	2.75 W	M
	160 s/90°	1 W	N

Pracovný uhol \Operating angle\ ³⁾	
60°	A
90°	B
120°	C
360°	D

Vysielač polohy \Transmitter\	Zapojenie \Connection\	Výstup \Output\	Schéma zapojenia \Wiring diagram\	
Bez vysielača \Without transmitter\	-	-	-	A
Odporový \Resistive\	Jednoduchý \Single\	1x100 Ω	Z22	B
		1x2000 Ω		F
	Dvojitý \Double\ ⁴⁾	2x100 Ω	Z32	K
		2x2000 Ω		P
Elektronický - prúdový \Resistive with current converter\	Bez zdroja \Without power supply\	2-vodič \2-wire\	4 - 20 mA	Z23
	So zdrojom \With power supply\			Z269
	Bez zdroja \Without power supply\	3-vodič \3-wire\ ⁴⁾	0 - 20 mA	Z257
	So zdrojom \With power supply\			Z260
	Bez zdroja \Without power supply\	3-vodič \3-wire\ ⁴⁾	4 - 20 mA	Z257
	So zdrojom \With power supply\			Z260
Bez zdroja \Without power supply\	3-vodič \3-wire\ ⁴⁾	0 - 5 mA	Z257	
So zdrojom \With power supply\			Z260	
Kapacitný \Capacitive\ (CPT)	Bez zdroja \Without power supply\	2-vodič \2-wire\ ⁴⁾	4 - 20 mA	Z46
	So zdrojom \With power supply\			Z45
	So zdrojom \With power supply\ ⁵⁾	2-vodič \2-wire\	4 - 20 mA	Z239

Pokračovanie na ďalšej strane \next page\

Poznámky:

- 1) Servopohony sú samovzperné do hodnoty momentu uvedenej v zátvorkách
- 2) Pre moment 50 Nm nie je možné špecifikovať mechanické pripojenie A, B, C, R, S
- 3) Vo vyhotovení bez vysielača (331 . x - xxxAx) je možné nastaviť pracovný uhol 0° až maximálny uhol
- 4) Platí len pre vyhotovenie bez regulátora
- 5) Len pre vyhotovenie s regulátorom s prúdovou spätnou väzbou. V tomto vyhotovení nie je výstupný signál galvanicky oddelený od vstupného signálu.

Notes:

- 1) Actuators are self-locking up to the torque value stated in brackets
- 2) For torque of 50 Nm mechanical connections marked A, B, C, R, S cannot be specified
- 3) The version without any transmitter (331 . x - xxxAx) can have adjusted the operation angle from 0° up to the maximum angle
- 4) Valid for the version without any controller
- 5) For a version with a controller with current feedback

Mechanické pripojenie \Mechanical connection\		Tvar pripoj. dielca \Coupling shape\		Rozmerový náčrt \Dimensional drawing\		
Príruba \Flange\ (ISO 5211)	F03 ⁷⁾	A	9x9	P - 1234	A	
		B	9x14		B	
		C	11x11		C	
	F04	A	11x11		E	
		B	11x18		F	
		B	8x13		D	
		C	11x11		G	
	F05	D	φ22		H	
		A	14x14		J	
		C	11x11		K	
	F07 ¹⁰⁾	D	φ22		L	
		B	14x18		N	
		A	14x14		P - 1417/C	I
	F05 ¹⁰⁾	C	14x18		P - 1417/B	M
		C	8x13		P - 1417/A	P
	F05 ¹⁰⁾	A	14x14		P - 1416/A	Q
		C	11x11		P - 1416/B	Y
	Stojan + Malá páka \Stand + Small lever\ ⁷⁾					P - 1416/C
Stojan + Malá páka + Ťahadlo TV 160 \Stand + Small lever + Pull-rod TV 160\ ⁷⁾				P - 1235/A, P - 0100	R	
Stojan + Veľká páka \Stand + Large lever\				P - 1235/B	S	
Stojan + Veľká páka + Ťahadlo TV 360 \Stand + Large lever + Pull-rod TV 360\				P - 1235/B, P - 0210	T	
Stojan, hriadeľ \Stand, shaft\		C	11x11		U	
Stojan, výstupný hriadeľ, pero \Stand, output shaft, spring\		D	φ22	P - 1235/C	V	
					W	

Rozšírené vybavenie \Additional equipment\		Schéma zapojenia \Wiring diagram\		
A	Rozpojenie prevodu bez ručného ovládania \Disengagement without manual control\ ⁸⁾	-	0	0
B	Ručné ovládanie \Manual control\ ⁹⁾	-	0	1
C	2 prídavné polohové spínače \2 additional position switches\	Z21	0	2
D	Vyhrievací odpor s tepelným spínačom \Space heater with thermal switch\	Z41	0	3
E	Vyhrievací odpor bez tepelného spínača \Space heater without thermal switch\ ⁴⁾	Z41	0	4

Dovolené kombinácie a kódy pre vyhotovenie bez regulátora \Allowed combination and code for version without controller\:
A+C=10, A+D=11, B+C=12, B+D=13, A+C+D=14, B+C+D=15, C+D=16, A+E=17, B+E=18, A+C+E=19, B+C+E=20, C+E=21
Dovolené kombinácie a kódy pre vyhotovenie s regulátorom \Allowed combination and code for version with controller\:
A+C=10, A+D=11, B+C=12, B+D=13, A+C+D=14, B+C+D=15, C+D=16

Poznámky:

- 6) Týmto momentom je možné zaťažovať servopohon v režime S2-10 min, resp. S4-25%, 6 - 90 cyklov/hod
Pre regulačnú prevádzku s režimom S4-25%, 90 až 1200 cyklov/hod je tento moment rovný 0.8 násobku max. zaťažovacieho momentu
- 7) Možno špecifikovať len zaťažovací moment 32 Nm
- 8) Po rozpojení prevodu pomocou gombíka (na boku) sa servopohon prestavuje pomocou páky alebo ťahla (neobsahuje ručné koleso)
- 9) Servopohon sa po rozpojení prevodu ovláda ručne pomocou ručného kolesa umiestneného na vrchnom kryte (rozpojenie prevodu sa pritom už nešpecifikuje)
- 10) Pracovný uhol 90°

Notes:

- 6) By this torque is possible to load the actuator under duty cycle S2-10 min, or S4-25%, 6-90 cycles per hour
For duty cycle S4-25%, 90-1200 cycles per hour this torque equals max. load torque multiplied by 0.8
- 7) Load torque can be specified as 32Nm only
- 8) After disengagement of the gear with a button (on the side) the actuator can be reset with a lever or with a pull-rod (it does not contain any handwheel)
- 9) After disengagement the actuator can be operated manually with a handwheel placed on the upper cover (disengagement mechanism is not needed to be specified)
- 10) Operating angle 90°