

## Elektroschwenkantriebe Modell J4 EKH2S bis EKH5S mit Positioniersystem DPS 2017

Köly GmbH • Funkweg 12 a • 89250 Senden • Telefon 0 73 07 / 98 98 0 • Fax 0 73 07 / 98 98 20 • E-Mail: info@koely.de • Internet: www.koely.de

**Diese Anleitung ist eine ergänzende Anleitung zur „Standard Anleitung für Elektroschwenkantriebe Modell J4“. Für weitere wichtige technische Daten und Funktionshinweise ist unbedingt oben genannte Bedienungsanleitung zu beachten.**

**Bei Arbeiten am geöffneten Antrieb sind besondere Vorsichtsmaßnahmen einzuhalten um Berührungen mit spannungsführenden Teilen auszuschließen. Alle Interventionen dürfen nur von Fachpersonal durchgeführt werden.**

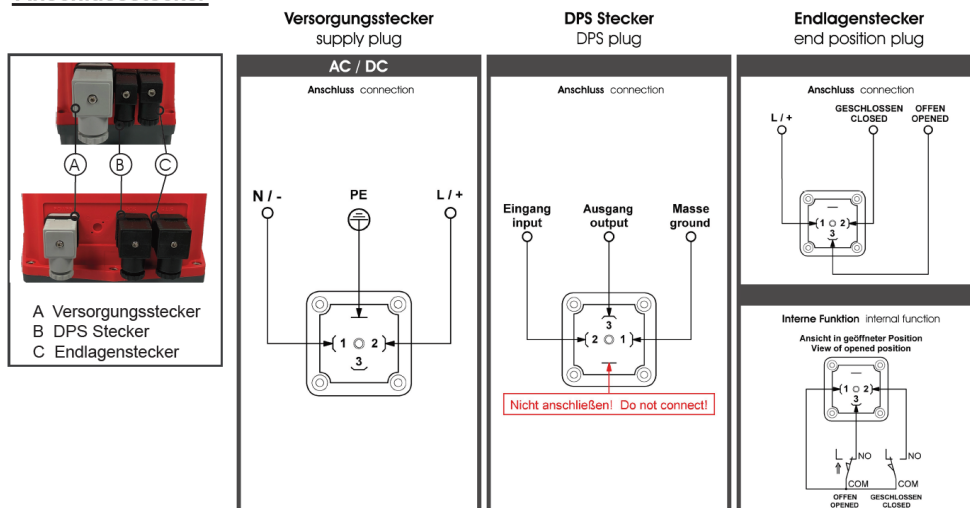
### Technische Daten

Eingangssignal:	0 – 10 V oder 4 – 20 mA
	<b>Eingangssignal muss potentialfrei (Trennverstärker) beschaltet werden!</b>
Ausgangssignal:	0 – 10 V oder 4 – 20 mA
Präzision:	3%
Linearität:	2%
Hysterese:	3%
Schritte bei 90°	min. 98 Schritte (0/10V) min. 150 Schritte (4/20mA)
Klasse	B+C nach E DIN EN 15714 Inching + Modulation
Impedanz Eingang:	0 – 10 V: 25K Ohm      4 – 20 mA: 100 Ohm

### Allgemeines

Antriebe mit Stellungsregler sind gemäß Bestellung und Typenschild vorjustiert. Die Antriebe sind mit drei Steckern ausgerüstet. Die Beschaltung ist dem Aufdruck auf dem Antrieb oder dem unten aufgeführten Schaltplan zu entnehmen. Die Verwendung der Stecker ist wie folgt:

#### Anschlusstecker



Da die Antriebe ohne Wegbegrenzung manuell beliebig verstellt werden können, muss darauf geachtet werden, dass die manuelle Verstellung immer im konfigurierten Bereich (0° – 90°, 0° – 180° ...) ausgeführt wird. Ist der Antrieb außerhalb des Regelbereichs verdreht worden, positioniert sich der Antrieb neu.

Für die Neujustierung fährt der Antrieb einmal über seinen kompletten Schwenkbereich und fährt dann in die durch das Steuersignal vorgegebene Position.

Beispiel: Ein Standard J4 (0° – 90°) wird über 90° hinaus verdreht. Nach dem Einlegen der Handnotbetätigung von Manual auf Automatik fährt der Antrieb von 90° nach 0° bis in seine Endlage. Bei angelegtem Steuersignal von 5 V / 12 mA fährt der Antrieb dann in die Position 45° und ist wieder so eingestellt, wie er werksmäßig konfiguriert wurde.



## Elektroschwenkantriebe Modell J4 EKH2S bis EKH5S mit Positioniersystem DPS 2017

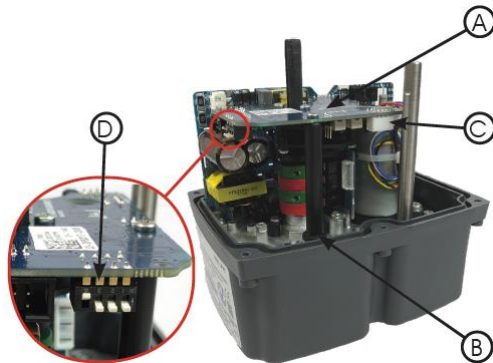
Köly GmbH • Funkweg 12 a • 89250 Senden • Telefon 0 73 07 / 98 98 0 • Fax 0 73 07 / 98 98 20 • E-Mail: info@koely.de • Internet: www.koely.de

### Betriebsleuchte

Der Betriebszustand des Antriebs wird über die farbige Signalleuchte / LED im Gehäusedeckel wiedergegeben. Die Bedeutung der LED Farben und die Blinkkontakte finden Sie in der untenstehenden Tabelle.

Betriebszustand	Blinktakt der LED
Antrieb steht in Sollposition	[Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue]
Antrieb fährt in Richtung "Auf"	[Green][Green][Blue][Green][Green][Blue][Green][Green][Blue][Green][Green][Blue][Green][Green][Blue][Green]
Antrieb fährt in Richtung "Zu"	[Red][Red][Blue][Red][Red][Blue][Red][Red][Blue][Red][Red][Blue][Red][Red][Blue][Red]
Antrieb fährt ohne Eingangssignal (4-20mA oder 0-10V)	[Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue]
Eingangssignal über Signalbereich (>20mA oder >10V)	[Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue][Blue]
Selbstjustierung	[Red][Red][Blue][Red][Red][Blue][Red][Red][Blue][Red][Red][Blue][Red][Red][Blue][Red]

**Nach jedem Stromausfall fährt der Antrieb in seine „geschlossene“ Stellung und positioniert sich danach neu. Sollte dieses Verfahren die Sicherheit der Anlage beeinträchtigen, so ist der Antrieb vor der Inbetriebnahme von der Armatur zu montieren. Nach dem Anlegen der Versorgungsspannung und dem Positionieren, ist der Antrieb wieder auf der Armatur zu montieren.**



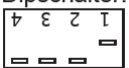
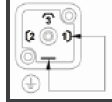
- A- DPS Platine
- B- Platinenhalter
- C- Anschluss DPS Terminal
- D- Dipschalter

### Justieren und Konfigurieren

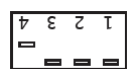
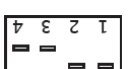
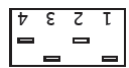
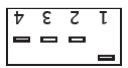
Zum Öffnen des Antriebs, befolgen Sie die Beschreibung in der Kurzanleitung J4.

Um den Schwenkwinkel zu ändern befolgen Sie zunächst die „Einstellanleitung Nockensystem“ (siehe Kurzanleitung J4). Nun folgt die Selbstjustierung\* des DPS, hierbei fährt der Antrieb beide Endpositionen des Nockensystems nacheinander ab. (\*Bei Antrieben mit BSR ist vor der Selbstjustierung das Akku von der BSR Platine zu entfernen.)

### Selbstjustierung

Bei geöffnetem Antrieb:	von aussen:
<b>Dipschalter:</b>  <ol style="list-style-type: none"> <li>Spannung abschalten</li> <li>Dipschalter 1 einschalten / 2,3,4 ausschalten</li> <li>Antrieb einschalten, danach Dipschalter 1 ausschalten</li> <li>Antrieb führt Selbstjustierung durch</li> </ol>	 <ol style="list-style-type: none"> <li>Spannung abschalten</li> <li>PIN 1 + Erde (Stecker B) brücken</li> <li>Spannung einschalten und Brücke entfernen</li> <li>Antrieb führt Selbstjustierung durch</li> </ol>

### Konfiguration des Eingangssignals

<ol style="list-style-type: none"> <li>Spannung abschalten</li> <li>Dipschalter einstellen</li> <li>Spannung einschalten</li> </ol>		4-20 mA NC		0-10 V NC
		4-20 mA NO		0-10 V NO