

SCHELD系列执行器



概括及特点

电动执行器是智能化控制的仪表，能实现智能化开度控制，一体化结构提高了效率并节约了成本，且有数字通信RS485可选远程上传和控制。无刷电机带霍尔传感器，全系金属齿轮，较有刷电机具有如下显著特点：高效能、低噪声，寿命长，运转顺畅，维护成本低，控制精度高等等。

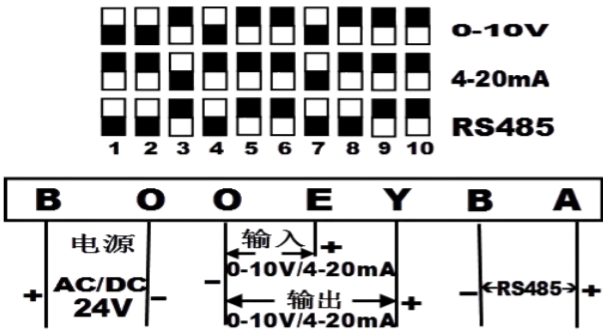
技术参数

型号	SCHELD-2000/3000/5000/8000NAX	型号	SCHELD-2000/3000/5000/8000NAX
额定输出力	2000-2500N, 3000-3500N, 5000-5500N, 8000-8500	控制信号	0(2)~10VDC, 0(4)~20mA
电源	24V AC/DC	阀位反馈信号	0(2)~10VDC, 0(4)~20mA
控制类型	模拟量、RS485	电压输入阻抗	>100K
功率	23/25/27/27VA	电流输入阻抗	<0.178K
最大行程	25mm(2000N) / 45mm(4000/6000/8000N)	电压输出负载要求	>1K
运行速度	快速3s/mm 慢速4s/mm (50Hz)	电流输出负载要求	<0.5K
产品净重	4/4.5/4.5/4.5Kg	上下极限死区范围	≤4%
灵敏度	高灵敏度≤1.5% 低灵敏度≤2.5%	环境湿度	≤95% RH (40℃)
机壳防护等级	IP54	环境温度	-10℃~50℃

注：灵敏度指控制信号的分辨率，通常应用采用默认的低灵敏度即可。在高精度控制场合，可选用高灵敏度。



执行器接线说明



绿色端子，由左侧开始依次为：

- B—AC/DC24V+
- O—AC/DC24V-
- O—控制信号-
- E—控制信号+
- Y—反馈信号+
- B—RS485-B
- A—RS485-A

注：拨码开关第9位必须在上

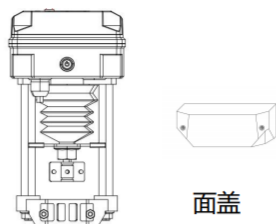
S2拨码开关设定

拨码		功能	设定值功能描述	
S2	1	控制/阀位反馈信号起始点设定	ON	20%:控制/阀位反馈信号起始点为20%（适用于控制/阀位反馈信号为4~20mA或2~10VDC）
			OFF	0: 控制/ 阀位反馈信号起始点为0（适用于控制/ 阀位反馈信号为0~20mA或0~10VDC）（出厂默认设定）
	2	控制信号类型 设定	ON	II: 控制信号为电流型
			OFF	UI: 控制信号为电压型（出厂默认设定）
	3	输入信号阻抗匹配设定	ON	UI: 控制信号为电压型（出厂默认设定）
			OFF	II: 控制信号为电流型
	4	阀位反馈信号类型设定	ON	I0: 阀位反馈信号为电流型
			OFF	U0: 阀位反馈信号为电压型（出厂默认设定）
	5	工作模式设定	ON	FM 控制信号增大时驱动器轴伸出运行，控制信号减小时驱动器主轴缩进运行
			OFF	ZM 控制信号增大时驱动器轴缩进运行，控制信号减小时驱动器主轴伸出运行
	6	断信号模式设定	ON	1) 当控制信号类型设定为电压型时，此时如果信号线被切断，驱动器内部会自动提供一个最小控制信号 2) 当控制信号类型设定为电流型时，此时如果信号线被切断，驱动器内部会自动提供一个最小控制信号
			OFF	SX 当控制信号类型设定为电压型或电流型时，此时如果信号线被切断，驱动器内部会自动提供一个最大控制信号
	7	灵敏度设定	ON	GJ 控制信号高灵敏度≤1%
			OFF	DJ 控制信号标准灵敏度≤ 2.5%
	8	RS485/信号	ON	模拟量
			OFF	RS485
	9	自检测	ON	通电自检
			OFF	
	10	运行速度	ON	慢速运行
			OFF	快速运行

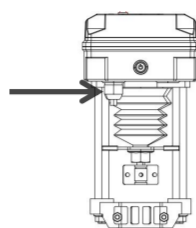


接线说明

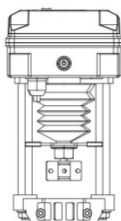
1. 拆下面盖，做好接线准备



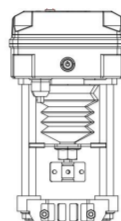
2. 接线时，拧下防水接头，线穿过防水接头，按要求接到接线端子上



3. 接完线，装上防水接头

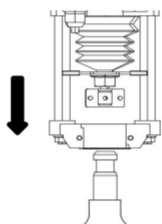


4. 装上面盖，拧上螺丝，完成接线

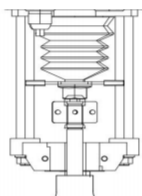


安装说明

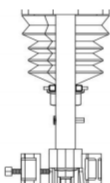
1. 取下滑块及驱动器架子松开，做好准备



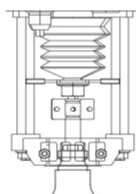
2. 使驱动器主轴与阀杆同心，并且端面重合，将驱动器于阀体凸台



3. 将滑块装入驱动器凹槽内，用螺钉固定锁紧



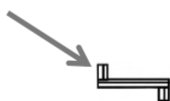
4. 驱动器与阀体装配完成后状态。



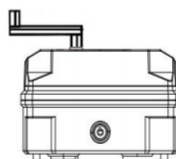
手动功能的使用说明

手动扳手

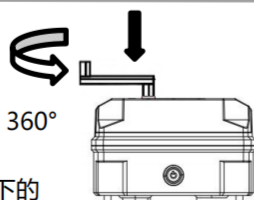
1. 断开电源，拔下橡皮塞，用手动扳手



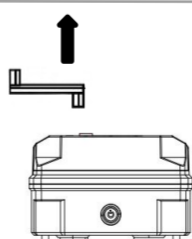
2. 将手动扳手插入手动孔内，并确保手动扳手连接紧密



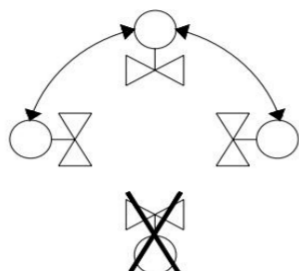
3. 下压手动扳手至极限位，保持向下的压力并开始摇动扳手，实现手动功能，顺时针旋转下运行，逆时针，向上运行



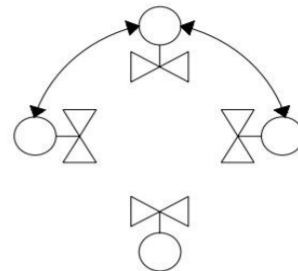
4. 完成手动操作后，拔出扳手，确保手动齿轮弹起。



安装方向



介质为冷/热水时
不能向下安装



介质为蒸汽时
可以任意角度安装

尺寸图

