

AZTP动态平衡电动调节阀说明书

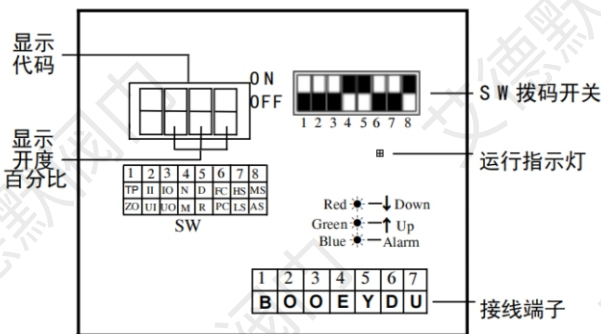
一、产品参数



AC 24V 比例调节型
AZTP-1800M
AZTP-3000M

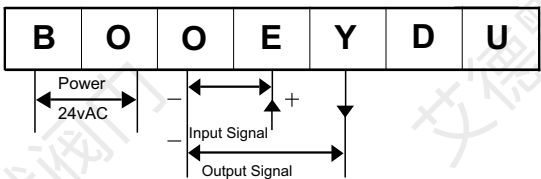
标称输出力	1800N/3000N	工作电压	AC 24V
实际输出力	1800N~2000N/3000N~3500N	电压输入阻抗	>100K
功率消耗	12VA	电流输入阻抗	<0.50K
最大行程	42mm	电压输出负载要求	>1K
运行速度	3.13mm/s (50Hz)	电流输出负载要求	<0.5K
环境温度	-10~50℃	上下极限死区范围	≤2%
环境湿度	≤95%RH(40℃)	灵敏度	≤1.5%≤2%
防护等级	IP54	产品净重	6.3Kg
电机	交流永磁同步电机	上罩材料	压铸铝
输入/输出信号	DC 0(2)~10V,DC 0(4)~20mA	支架材料	压铸铝(表面经防锈处理)

电路板

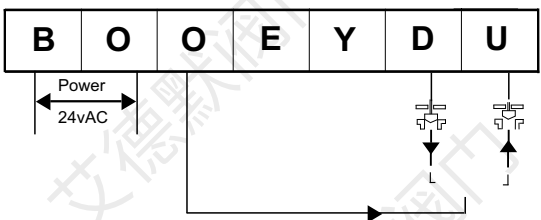


注意：该驱动器电源为24V！如误接AC220V会造成电路板烧坏，严重者可能会引起火灾！严格按接线图要求接线，避免电源与信号线混接！

比例调节型接线图



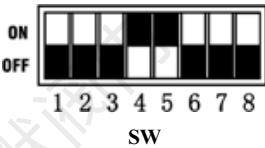
三位浮点型接线图



注意：驱动器第一次送电时，需改变电路板(SW)八位拨码开关的第八位拨到OFF(AS)位置，使驱动器自动进入行程自检状态。自检结束后，需再次将电路板上(SW)八位拨码开关拨到ON(MS)位置。

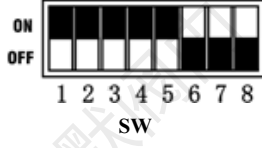
二、SW拨码开关设定示例

例1



控制信号：DC 0~10V
阀位反馈信号：DC 0~10V
工作模式：D
断信号模式：N
控制信号灵敏度：≤2%

例2



控制信号：DC 4~20mA
阀位反馈信号：DC 4~20mA
工作模式：D
断信号模式：N
控制信号灵敏度：≤2%

三、SW拨码开关设定

SW 拨码	功能	设定值功能描述	
1	控制/阀位反馈信号起始点设定	ON	TP: 控制/反馈信号为4-20mA或2-10VDC
		OFF	ZO: 控制/反馈信号为0-20mA或0-10VDC
2	控制信号类型设定	ON	II: 电流控制信号
		OFF	UI: 电压控制信号
3	阀位反馈信号类型设定	ON	O: 阀位反馈为电流型
		OFF	O: 阀位反馈为电压型
4	断信号模式设定	ON	N: 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小控制信号。
		OFF	M: 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大控制信号。 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。
5	工作模式设定	ON	D: 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	R: 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	模拟信号/开关信号切换设定	ON	FC: 开关信号输入
		OFF	PC: 模拟信号设定(0-10V, 2-10V; 0-20mA, 4-20mA)
7	灵敏度设定	ON	Hs: 控制信号灵敏度 $\leq 1.2\%$
		OFF	LS: 控制信号灵敏度 $\leq 2\%$
8	执行器行程自检设定	ON	MS: 执行器接通电源后不自动检测
		OFF	AS: 执行器接通电源后自动检测

四、调试说明

- A、将驱动器与阀体的机械连接安装完毕（具体操作见安装说明）。
- B、关闭驱动器电源开关。
- C、将电源及阀位信号线连接完毕（见接线图）
- D、将拨码开关设定到需要的位置（如果需要再次改变拨码开关设定位置时，需要关闭电源开关，当拨码开关位置设定完成后，再打开驱动器电源开关，设定功能即生效）。
- E、打开驱动器电源开关。
- F、自适应：此步骤的目的为使驱动器与阀体进行行程匹配
 - 1)打开驱动器电源，驱动器则进入自检状态。
 - 2)运行指示灯（STA）蓝色灯闪烁（频率约为1Hz），驱动器主轴先伸出运行至下极限位置，然后再缩进运行至上极限位置。（此时驱动器将不受控制信号的控制）。
 - 3)约150秒后指示灯停止闪烁，此时驱动器与阀体的自适应结束，阀体与驱动器的配合调节完成。此时驱动器的运行方向由控制信号控制。
- G、三位控制时，端子“O”和端子“D”接通时，驱动器主轴伸出运行，与之配合的阀杆缩进，打开阀门。端子“O”和端子“U”接通时，驱动器主轴缩进运行，与之配合的阀杆伸出，关闭阀门。

五、辅助功能说明

标配功能：--指示灯（STA）；此指示灯为红、绿、蓝叁色灯，当驱动器主轴缩进运行的时候，运行指示灯为绿色；驱动器主轴伸出运行的时候，指示灯为红色，当进行自适应操作时，蓝色灯闪烁（频率约为1Hz）。--指示灯（STA）：当驱动器出现故障时，蓝色灯长亮；--数码管：（从左至右四位数码管，第1位为功能位，第2、3、4为数字位）

1)数码管显示及含义：

显示代码	含义	数字位	含义
P	数字位显示值为反馈信号	0~100之间数值	输出信号值，其显示值为百分数，例如输出信号0~10V，当输出信号为1V时，此时的显示值为1/10*100=10

2)显示开度百分比，包括3位数码管，其最小显示值为0，最大显示值为100，显示精度为±1。

3)当驱动器正常运行时，数码管显示P，即驱动器反馈信号显示。

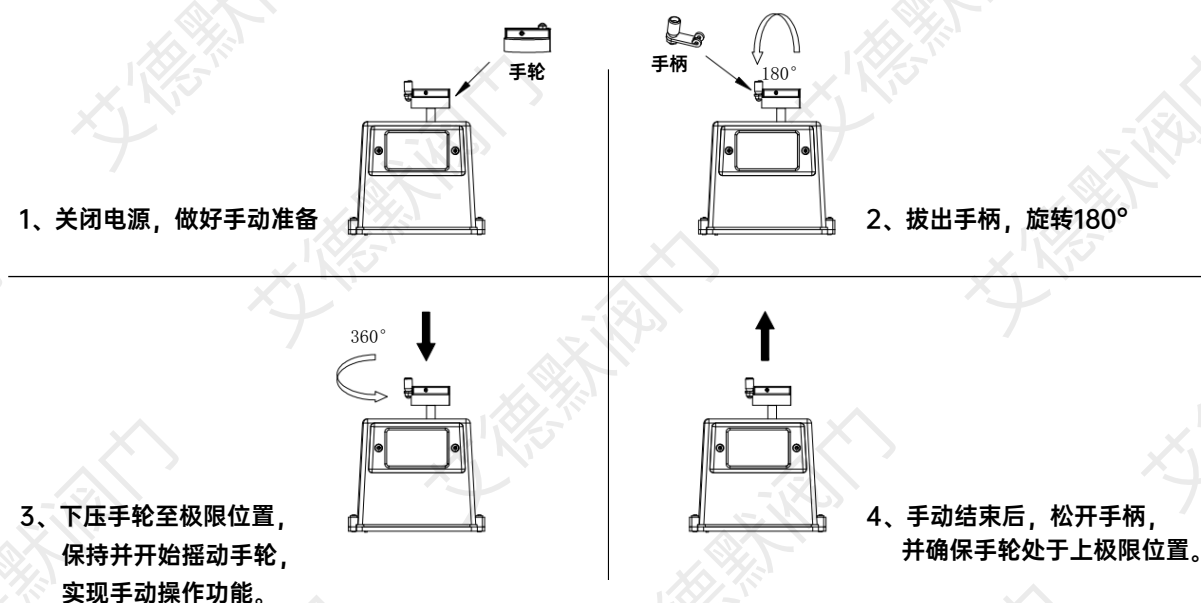
故障报警功能：

自适应过程不正常故障报警：

- 蓝色灯常亮报警指示；
- 驱动器运行状态：当控制信号 > 总量的50%时，驱动器主轴缩进运行到上极限位置，当控制信号 < 总量的50%时，驱动器主轴伸出运行到下极限位置，阀位反馈信号始终输出总量的50%±1%；
- 数码管显示：功能位：P，数字位显示：显示当前阀位反馈信号显示值50（始终显示为50）。不能运行指定位置时故障报警；
- 蓝色灯常亮报警指示；
- 驱动器运行状态：驱动器停止运行；
- 数码管显示：功能位：P，数字位显示：显示当前反馈信号显示值。

六、手动说明

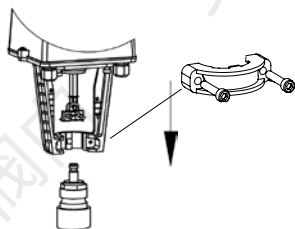
⚠ 注意： 在断开电源情况下，完成手动操作后，必须需重新进行自适应过程。



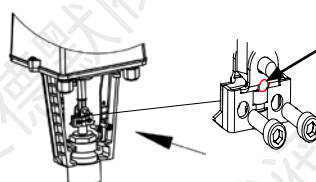
七、安装说明

⚠ 注意驱动器力量与阀门口径匹配!

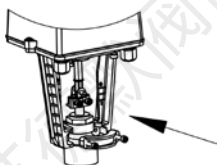
⚠ 严格按照安装说明进行安装，避免由于安装不牢固造成的损伤!



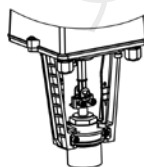
1、取下滑块，松开驱动器夹子



2、使驱动器主轴与阀杆同心，并且端面重合，将驱动器置于阀体凸台上，锁紧夹子上的两个螺钉

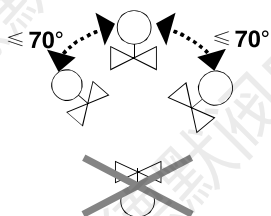


3、将滑块装入驱动器凹槽内，并锁紧螺钉

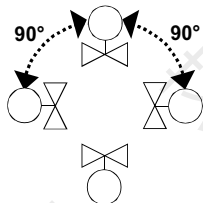


4、装配完成

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

