

Positieregelaar met split-range-functie

1 Omschrijving

Deze functie bevat twee verschillende toepassingen:

■ **Regeling van het steltraject met opgedeeld signaal 0/4 – 20 mA**

Met de Split-range-functie kunnen twee of meer actuatoren opeenvolgend met slechts één analoge signaal 0/4 – 20 mA worden geregeld. Een deelbereik van het analoge signaal dat kan worden geparametreerd, wordt daarbij aan elke actuator toegewezen. De belangrijkste toepassing hiervoor is de bypass-schakeling van twee actuatoren.

■ **Regeling van een deel van het steltraject met vol signaal 0/4 – 20 mA**

Bovendien kan met de Split-range-functie het analoge signaal 0/4–20 mA voor het regelen in een deelbereik van het steltraject dat kan worden geparametreerd, worden gebruikt (regeling bijv. alleen in het bereik 30% – 70% van het steltraject).



De eindposities kunnen alleen nog lokaal via de drive controller of door het overschakelen van de aansturing op afstand op continu contact via de binaire signalen OPEN en DICHT worden benaderd. Het binaire signaal voor NOOD resulteert onveranderd in het benaderen van de gedefinieerde NOOD-positie.

2 Parametren

Het deelbereik wordt gespecificeerd door de invoer van een waardepaar (inputstroom I [mA] en de bijbehorende steltrajectpositie x [%]) voor het begin en eveneens van een waardepaar voor het einde van het deelbereik.

Hoofdmenu → Parameters → Softwarefuncties		
Parameters Standaardwaarde	Parameterwaarde	Toelichting
Split-range-functie	Softwarefunctie "Split-range-functie" is vrijgeschakeld.	
Stroomwaarde 1 4,0 mA	0 mA – 19,9 mA in stappen van 0,1 mA	Stroomwaarde 1 (I_1) op input gewenste waarde (analoge input).
Positie x_1 0%	0 % – 100 % in stappen van 1 %	I_1 toegewezen positie x_1 .
Stroomwaarde 2 4,0 mA	0,1 mA – 20 mA in stappen van 0,1 mA	Stroomwaarde 2 (I_2) op input gewenste waarde (analoge input).
Positie x_2 100%	0 % – 100 % in stappen van 1 %	I_2 toegewezen positie x_2 .

3 Opmerkingen

- Stroomwaarde 1 (I_1) moet kleiner dan stroomwaarde 2 (I_2) zijn.
- Positie x_2 mag niet gelijk aan positie x_1 zijn.
- Positie x_2 mag kleiner dan positie x_1 zijn (dalende curve).
- Als de analoge input op 4 – 20 mA is geparametreerd en als I_1 groter of gelijk aan 2 mA is, vindt kabelbreuk-bewaking plaats. Bij waarden kleiner dan 2 mA wordt kabelbreuk herkend. De aandrijfreactie (blijven staan of willekeurig naar in te voeren NOOD-positie gaan) kan worden geparametreerd.
- Overschakelen naar een tweede type aansturing is mogelijk via het binaire STOP-sigitaal (alleen wanneer "Binair: impulscontact" niet is geparametreerd), zie ook "Alternatieve aansturing".
- Met het tweede type aansturing is het dan mogelijk de aandrijving in het totale stelbereik te verplaatsen. Met de lokale besturing is het mogelijk de aandrijving op elk moment te verplaatsen.



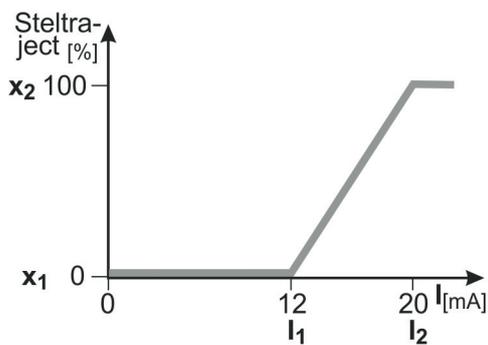
■ Bij overschakeling naar AFSTAND loopt de aandrijving direct zodra er een loopcommando actief is!

- Deze functie kan niet met een andere optionele softwarefunctie worden gecombineerd.

4 Voorbeelden

Regeling van het steltraject met opgedeeld signaal 0/4 – 20 mA

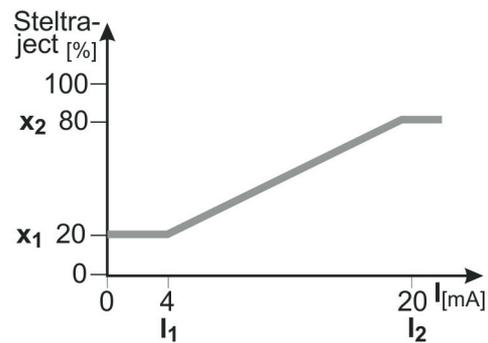
Stroombereik bijv. 12 – 20 mA voor de regeling van de geselecteerde aandrijving



($I_1 = 12 \text{ mA}$, $x_1 = 0 \%$), ($I_2 = 20 \text{ mA}$, $x_2 = 100 \%$)

Regeling van een deel van het steltraject met vol signaal 0/4 – 20 mA

Regelbedrijf bijv. in het bereik 20 % – 80 % van het steltraject



($I_1 = 4 \text{ mA}$, $x_1 = 20 \%$), ($I_2 = 20 \text{ mA}$, $x_2 = 80 \%$)