Work with

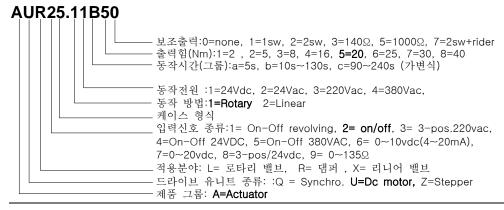
- * Honeywell
- * Johnson controls
- Siemens..
- Many others

전기식 로타리 화이어 댐퍼모터

2-Position (On/Off) Rotary damper actuator DC motor drive, 3/4-wire control/24VDC

AUR25.1xx

형식 지정 기준





개 요

빌딩 또는 공장 건물의 소방설비에 방화 댐퍼용으로 개 발 되었기 때문에 방재 설비 출력에 맞도록 동력원 및 신호 체계가 모두 DC 전원을 사용하도록 되어있다.

구동력은 정밀 PM형 DC모터를 사용하였으며 독특한 회로에 의하여 현장에서 속도 조절이 가능하다.

적 용 분야

소방 설비 의 방화 댐퍼 또는 냉난방 및 환기설비 및 산업용으로 사용에 적합하다.

스프링 복귀형 댐퍼모터 대체 품으로 사용된다.

| 기술사양 | |
|--|---|
| 작동전원 주파수 동력원 | -24VDC 고속 DC 모터 |
| 소모전력 작동시간 | 1VA * 형식 총괄표 참조 * 속도조절 가능 |
| 제어모드 작동거리 공칭구동력 소음치 제어신호 | On-Off 운전 ~ 92mm 조절가능 2~ 60Nm (제작 가능) <45~50[dB] |
| On/Off 스위치 보조출력 스위치 유니트 1 스위치 유니트 2 포텐쇼메터 1 포텐쇼메터 2 | 0/24VDC (옵션) 10(3)A 24~250Vac 10(3)A 24~250Vac 0~140Ω 0~1000Ω |
| 라이프 사이클(수명) 왕복 운동 | Motor :<60K Rev. Mech :10,000K |
| 허용주위온도 가동시 운반/저장시 허용주위습도 하우징안전기준 최대허용온도 케이블접속구 중량 | -15+50℃ -30+65℃ Class D to DIN40040 IP54 to DIN 40050 +80℃ PG11 2.0Kg |

본 액튜에이터는 on/off 4선식이나 3선으로도 사용이 가능하며 신호 접점이 인가 되면 개방이 되고 제거 되면 닫치도록 설계가 되어있다. 이때 동작 전원은 상시 공급 되어야 한다.

주문 방법

형식 총괄표 참조

형식 총괄표

90< ° 스트로크/(10~ 120s 조절형)

| 형식 Nr , | 출력 | 구동시간 | 보조기기 | | | |
|---------------|----|---------|----------------------|--|--|--|
| 3 7 IVI | Nm | 60Hz | 0 1 2 3 5 | | | |
| AUR25.11B21 0 | 2 | 10~130s | 0 1sw 2sw 140Ω 1000Ω | | | |
| AUR25.11B22 0 | 5 | 10~130s | 0 1sw 2sw 140Ω 1000Ω | | | |
| AUR25.11B23 0 | 8 | 10~130s | 0 1sw 2sw 140Ω 1000Ω | | | |
| AUR25.11B24 0 | 16 | 10~130s | 0 1sw 2sw 140Ω 1000Ω | | | |
| AUR25.11B25 0 | 20 | 10~130s | 0 1sw 2sw 140Ω 1000Ω | | | |
| AUR25.11B26 0 | 30 | 10~130s | 0 1sw 2sw 140Ω 1000Ω | | | |
| AUR25.11B27 0 | 40 | 10~130s | 0 1sw 2sw 140Ω 1000Ω | | | |

90< ° 스트로크/ (90~240s 조절형)

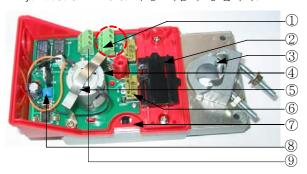
| 30~ 二三王 | / | (90 | 2405 소년 | · 6 | / | | | |
|-------------|---|-----|---------|------|-----|-----|------|-------|
| 형식 Nr | | 출력 | 구동시간 | 보조기기 | | | | |
| | | Nm | 60Hz | 0 | 1 | 2 | 3 | 5 |
| AUR25.11C21 | 0 | 2 | 90~240s | 0 | 1sw | 2sw | 140Ω | 1000Ω |
| AUR25.11C22 | 0 | 5 | 90~240s | 0 | 1sw | 2sw | 140Ω | 1000Ω |
| AUR25.11C23 | 0 | 8 | 90~240s | 0 | 1sw | 2sw | 140Ω | 1000Ω |
| AUR25.11C24 | 0 | 16 | 90~240s | 0 | 1sw | 2sw | 140Ω | 1000Ω |
| AUR25.11C25 | 0 | 20 | 90~240s | 0 | 1sw | 2sw | 140Ω | 1000Ω |
| AUR25.11C26 | 0 | 30 | 90~240s | 0 | 1sw | 2sw | 140Ω | 1000Ω |
| AUR25.11C27 | 0 | 40 | 90~240s | 0 | 1sw | 2sw | 140Ω | 1000Ω |



설계 특성

본 액튜에이터는 본체와 부착용 브라케트와 고정용 피 스가 함께 공급되며 출력측 부속 기기는 별도로 주문에 의해 공급된다. 이들을 조립하는 데는 특별한 공구나 조 립 후에 조정을 할 필요성이 없다.

- 가장 간단한 설계와 최소의 부품으로 구성되었다.
- 정밀 DC 모터에 의한 구동으로 일정시간 사용 후 모터를 교체 할 수 있게 하였다.
- 자체 윤활식 특수 소결 베어링을 사용하여 기어 박스가 정지되는 일이 없다.
- 만일을 위한 수동/자동 절환 손잡이가 있다.
- 외부에서 동작 여부를 볼 수 있도록 LED 램프가 설치되어 있다.(옵션 사양)
- 과부하를 보호 장치가 되어 있다..
- 작동 속도 조절기능을 추가하였다.
- 모터를 제외한 모든 기계적 부품은 ATI 표준제품으로 Synchronous motor 구동 제품과 동일하다.



- ① Connection terminal 결선 단자
- ② Cam carrier 스위칭 캠 캐리어
- 3 Switches for postion control 8 Speed control Volume 위치제어용 스위치/스위스 제
- 4 Drive motor 구동 모터/DC모터
- ⑤ Motor clip 모터 고정 클립
- 6 Limit switches 제어용 스위치/스위스제
- 7 Clutch button 클러치 버든
- 속도조절 볼륨
- Position outputs 위치 표시 신호 출력

적용 시 주의사항

설치상 더 상세한 정보를 원하면 밸브의 데이터 시트를 참조하기 바랍니다.

자료번호 34000을 참조하면 POLYTEK에 대한 모든 힌 트나 설명이 있으니 필히 숙지 할 것.

모든 기기에 연결된 단자 번호 Y1에는 P상을 연결하고 G0에는 N(접지) 연결되도록한다.

부착 및 설치 시 주의사항

!본 액튜에이터 설치 방법은 제품 포장 상자에 들어있음.

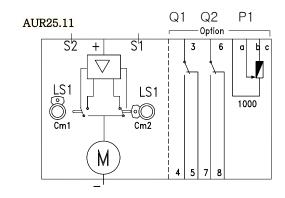
케이스에 지나친 충격은 제품에 손상을 줄 수 있으므로 주의 하여 설치하되 축을 견고하게 조여야 한다.

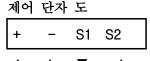
시운전시 유의 사항

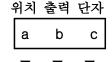
시운전 시에는 24VDC 이기 합선되지 않도록 주의 하기 바랍니다.

결선도

내부 다이아 그램







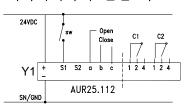
Open/Close

- = (SN)접지 + = 24Vdc 전원 S1 = 입력신호(24V)

Q1 = 위치 (On) Q2 = 위치 (Off)

P1 = 포텐쇼메터

제어기기와의 결선 예도



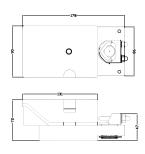
SP = 24VDC(+)SN = 0 (-)

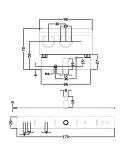
SW = ON-OFF 신호 Y1 = 액튜에이터

악세사리 부품

별도 요청

규 격





 * 여기에 기재된 내용은 언제라도 제품 품질향상을 위하여 사전 동의없이 수정될 수 있으며 이로 인하여 법적 책임을 지지 아니합니다.

* 모든 치수는 mm임