

- Work with
- * ATI, Joventa
 - * Honeywell
 - * Johnson controls
 - * Siemens..
 - * Many others

전기식 로타리 화이어 댐퍼모터

Modulating Rotary Damper actuator
DC motor Drive, 3/4-wire control/24VDC

AUR65.1xx

형식 지정 기준

AUR65.11B16

- 보조출력: 0=none, 1=1sw, 2=2sw, 3=140Ω, 4=1000Ω, 5=2sw+rider, 6= 0~10Vdc
- 출력힘(Nm): 1=2, 2=4, 3=8, 4=16, 5=20, 6=65, 7=30, 8=40
- 동작시간(그룹): 1=1~3s, 3=3~5s, A=5~7s, B=10s~30s, C=40~130s, D=0~240s (가변식)
- 동작전원 : 1=24Vadc, 2=24Vac, 3=220Vac, 4=380Vac,
- 동작 방법: 1=Rotary 2=Linear
- 케이스 형식 1,2,3,4,5,6,7,8,,9 X
- 입력신호 종류: 1= On-Off revolving, 2= on/off-220VAC, 3= 3-pos.220vac,4=On-Off 24VDC, 5=On-Off 380VAC, 6= 0(2)~10vdc (4~20mA), 7=0~20vdc 8=3-pos/24vdc 9= 0~135Ω
- 적용분야: L= 로타리 밸브, R= 댐퍼, X= 리니어 밸브
- 드라이브 유닛 종류: :Q = Synchro. U=Dc motor, Z=Stepper
- 제품 그룹: A=Actuator



개 요

빌딩 또는 공장 건물의 공기조화설비에 환기 댐퍼용으로 개발 되었기 때문에 DDC나 PLC 출력에 맞도록 동력원 및 신호 체계가 모두 표준 전원을 사용하도록 되어있다.
구동력은 정밀 PM형 DC모터를 사용하였으며 독특한 회로에 의하여 현장에서 속도 조절이 가능하다.

적 용 분 야

냉난방 공조 설비 의 댐퍼 또는 공기질 제어용 환기설비 및 산업용으로 사용에 적합하다.

스프링 복귀형 댐퍼모터 대체 품으로 사용된다.

기술 사양

작동전원 및주파수	-24VADC,50/60Hz
허용 범위	19.2 ~ 28.8V
동력원	고속 BC 모터
소모전력	4.5W/동작,0.5W/(유지)
작동시간	형식 총괄표 참조
제어모드	연속제어 운전
작동거리(각도)	0~ 95° 조절가능
공칭구동력	2~20Nm(옵션 제작가능)
소음치	<45[dB]
제어신호	
모듈레이팅	0~10Bc/4~20mA
보조출력	(옵션)
스위치 유닛 1	10(3)A 24~650Vac
스위치 유닛 2	10(3)A 24~650Vac
포텐쇼메터 1	0~140Ω
포텐쇼메터 2	0~1000Ω
피드백 출력	0~10VDC
라이프 사이클(수명)	Motor :<60K Rev.
왕복 운동	Mech :10,000K
허용주위온도	
가동시	-15...+50℃
운반/저장시	-30...+65℃
허용주위습도	Class B to DIN40040
하우징안전기준	IP54 to DIN 40050
최대허용온도	+80℃
케이블접속구	PG11
클램핑 샤프트 직경	Φ6~20 □ 5X5 12 X 12
중량	2.0Kg

* 일부 모델 사양에 해당 함

기 능

본 액츄에이터는 3 선식이나 3선또는 4선 피드백 기능 포함방식으로도 사용이 가능하여 정밀한 위치 제어가 가능하도록 설계가 되어있다.

주문 방법

형식 지정 기준과 형식 총괄표 참조

형식 총괄표

90< ° 스트로크/(10~ 30s 형)

형식 Nr	출력 Nm	시간 60Hz	보조기기					
			0	1	2	3	5	6
AUR65.11B16	2	10~30s	0	1sw	2sw	140Ω	1kΩ	0~10V
AUR65.11B26	4	10~30s	0	1sw	2sw	140Ω	1kΩ	0~10V
AUR65.11B36	8	10~30s	0	1sw	2sw	140Ω	1kΩ	0~10V
AUR65.11B46	16	10~30s	0	1sw	2sw	140Ω	1kΩ	0~10V
AUR65.11B56	20	10~30s	0	1sw	2sw	140Ω	1kΩ	0~10V
AUR65.11B66	30	10~30s	0	1sw	2sw	140Ω	1kΩ	0~10V
AUR65.11B76	40	10~30s	0	1sw	2sw	140Ω	1kΩ	0~10V

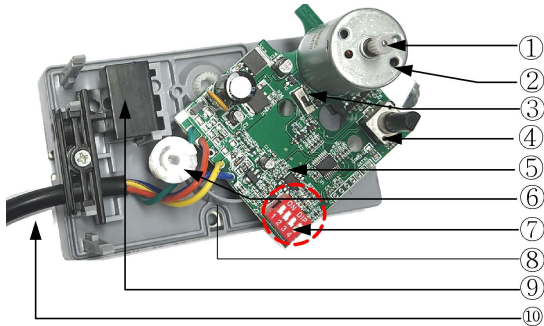
90< ° 스트로크/ (90~240s 조절형)

형식 Nr	출력 Nm	시간 60Hz	보조기기					
			0	1	2	3	5	6
AUR65.11D16	2	~240s	0	1sw	2sw	140Ω	1kΩ	0~10V
AUR65.11D26	4	~240s	0	1sw	2sw	140Ω	1kΩ	0~10V
AUR65.11D36	8	~240s	0	1sw	2sw	140Ω	1kΩ	0~10V
AUR65.11D46	16	~240s	0	1sw	2sw	140Ω	1kΩ	0~10V
AUR65.11D56	20	~240s	0	1sw	2sw	140Ω	1kΩ	0~10V
AUR65.11D66	30	~240s	0	1sw	2sw	140Ω	1kΩ	0~10V
AUR65.11D76	40	~240s	0	1sw	2sw	140Ω	1kΩ	0~10V

설계 특성

본 액츄에이터는 본체와 부착용 브라케트와 고정용 나사못이 함께 공급되며 출력축 부착 기기는 별도로 주문이 의해 공급된다. 이들을 조립하는 데는 특별한 공구나 조립 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(옵션)
- 모터를 제외한 모든 기계적 부품은 ATI 표준제품으로 Synchronous motor 구동 제품과 동일하다.



- | | |
|---|--|
| ① Drive pinion gear
모터 피니언 기어 | ⑥ Link bar for selector S/W
회전방향전환스위치 연결대 |
| ② Drive motor
구동 모터/DC모터 | ⑦ Mode selector S/W bank
운전모드 변환 스위치 군 |
| ③ Switches for position
direction changel
회전방향 절환 스위치 | ⑧ Clutch button
클러치 버튼 |
| ④ Feedback Potentiometer
피드백 포텐쇼메터 | ⑨ Limit switches
제어용 스위치 |
| ⑤ Main PCB
메인 전자기판 | ⑩ Connection cable
결선 리드선 |

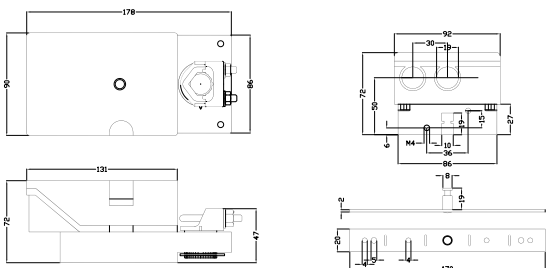
적용 시 주의사항

설치상 더 상세한 정보를 원하면 액츄에이터 데이터 시트를 참조하기 바랍니다.

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

모든 기기에 연결된 단자 번호 G 에는 N상을 연결하고 G0에는 N(접지) 연결되도록한다.

규 격



* 모든 치수는 mm임

부착 및 설치 시 주의사항

본 액츄에이터 설치 방법은 제품 포장 상자에 들어있음.

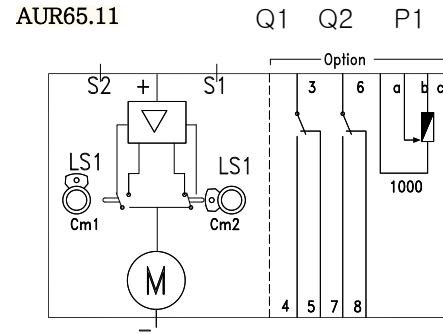
케이스에 지나친 충격은 제품에 손상을 줄 수 있으므로 주의 하여 설치하되 축을 견고하게 조여야 한다.

시운전시 유의 사항

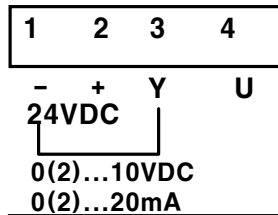
시운전 시에는 24VDC 이므로 합선되지 않도록 주의 하기 바랍니다.

결선도

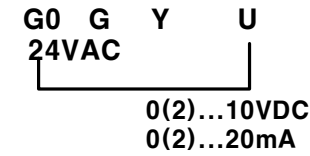
내부 다이아 그램



제어 단자 도

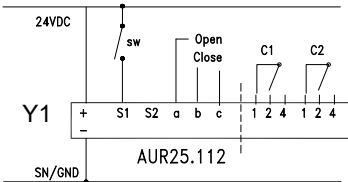


- = (SN)접지
- + = 24VDC 전원
- Y = 입력신호(~10V)
- U = 피드백 (~10V)

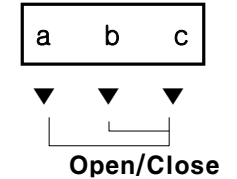


- G0 = SN = 0 (-)
- G = L = Live
- Y = 입력 신호
- U = 피드백 (~10V)

제어기기와의 결선 예도



위치 출력 단자



악세서리 부품

별도 요청

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