

XSP: Relais positionneur pneumatique

Votre avantage pour plus d'efficacité énergétique

Permet la régulation exacte du besoin énergétique à l'aide de servomoteurs de vanne.

Domaines d'application

Utilisable en association avec les servomoteurs pneumatiques AK41...43 P et les servomoteurs de vanne AV43, AVP 142 et AVP 242...244.

Caractéristiques

- Conversion d'un signal de réglage progressif en une position définie sur le servomoteur pneumatique
- L'utilisation d'un régulateur de positionnement permet d'obtenir une précision de réglage élevée, avec subdivision de la plage de réglage, inversion du sens d'action et augmentation de la vitesse de réglage
- Boîtier en alliage léger
- Raccords d'air comprimé avec taraudage Rp 1/8"
- Raccord de mesure avec filetage M4 pour la pression de sortie
- Mesure de la course de la vanne par un ressort de mesure
- Conforme à la Directive 97/23/CE, art. 3.3

Description technique

- Pression d'alimentation 1,3 bar \pm 0,1
- Linéarité 1%



Y02665

Type	Caractéristiques	Domaines d'ajustage en bar		Poids kg
		Point "zéro"	Etendue de réglage	
XSP 31 F001	Montage avec capot	0,2...1,0	0,2...1,0	0,1
Pression d'alimentation ¹⁾	1,3 bar \pm 0,1	Schéma de raccordement		A01666
Pression max. de commande	1,4 bar	Croquis d'encombrement XSP 31		M274956
Débit d'air max.	1000 l _n /h	Instructions de montage		
Consommation d'air	env. 30 l _n /h	XSP 31 en AVP 142, AV43 P		MV 43143
Linéarité	env. 1%	XSP 31 en AVP 242...244		MV 506039
Température ambiante adm.	0...70 °C	XSP 31 en AK41...43		MV 506088

Accessoires

274553 000 Etranglement Ø 0,7 mm pour la réduction de l'alimentation dans les réseaux de faible puissance

..... Matériel d'assemblage, voir pages relatives aux servomoteurs chap. 71

¹⁾ Prescriptions sur la qualité de l'air d'alimentation, en particulier pour les basses temp. amb. voir chap. 60

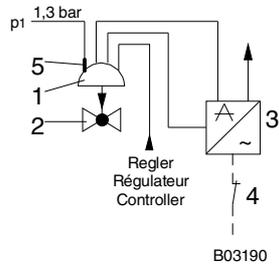
Fonctionnement

Le double levier se trouve en état d'équilibre par les forces appliquées (ressort de mesure, pression d'entrée, et pression du point "zéro"). Si une variation de la pression d'entrée ou de la position modifie cet équilibre de force, l'élément de commande ajuste la pression dans le servomoteur jusqu'à l'obtention d'un nouvel état d'équilibre à l'aide de la course et du ressort de mesure (principe de compensation de force). La position est transmise au positionneur XSP 31 par un ressort de mesure.

Remarques concernant l'étude du projet

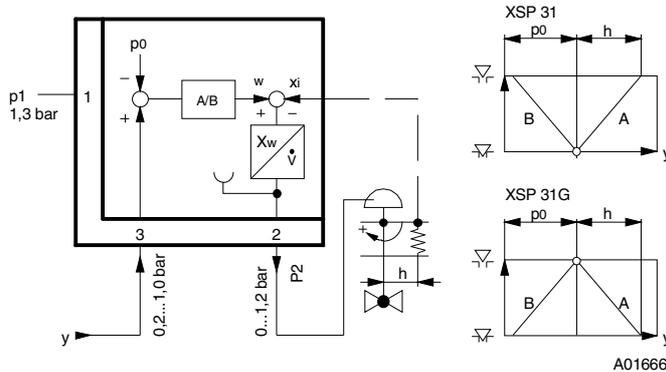
Montage d'un servomoteur pneumatique avec XSP 31 sur une vanne avec obturateur à pousser (autres constructeurs)

En cas de recommandation "Vanne fermée avec servomoteur sans pression" et si un défaut ou l'action d'un limiteur peut provoquer la coupure de la pression d'alimentation, il est nécessaire d'installer un relais électropneumatique entre le servomoteur et le positionneur. Ainsi, lors de la coupure de la pression d'alimentation de la vanne, la force du ressort (fonction de sécurité) garantit la fermeture de la vanne en moins d'une seconde.



- 1) servomoteur pneumatique AV42 P10 fonction A
- 2) vanne autre constructeur, fermée sans pression
- 3) relais électropneumatique RUEP
- 4) contrôle du circuit
- 5) positionneur pneumatique XSP 31

Schéma de raccordement



Croquis d'encombrement

