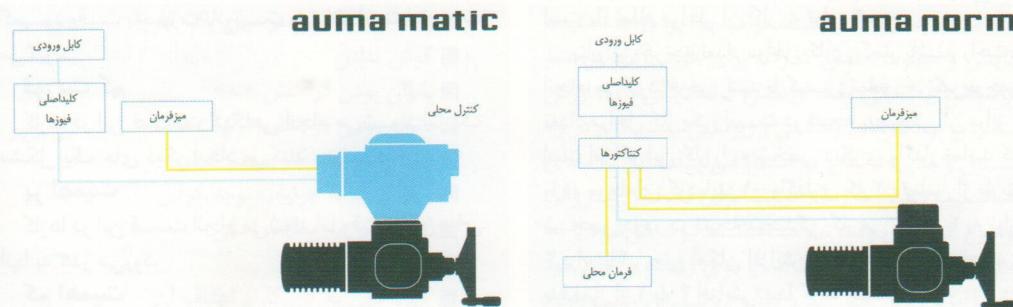


## آشنایی با عملگرهای برقی



### عملکرد شیرهای صنعتی را اتوماتیک می‌کند.

تنوع در انواع شیرها و به کارگیری آنها به گونه‌های مختلف نه فقط ضرورت کار عملکرد را می‌طلبد، بلکه همچنین نیاز به یک سیستم کنترل اتوماتیک دارد تا بتواند به راحتی خود را با نیازها تطبیق دهد. از این جهت راه حل زیر ارائه می‌شود.

#### AUMA MATIC

کنترل قابل برنامه‌ریزی عملگرهای راه حل مناسبی را به منظور صرفه‌جویی و کاهش هزینه در طراحی و سیم‌کشی ایجاد می‌کند که با مقایسه شکل‌های بالا مشخص می‌شود.



۳۲

گفتار آموزشی

#### Auma matic

با سیستم کنترل موتور Auma Matic می‌توان تمام خواسته‌های موردنیاز برای کنترل عملگرهای برقی را تامین کرد. با سیستم کنترل قابل برنامه‌ریزی Auma Matic می‌توان یک روش کنترل مدرن برای عملگرهای در نظر گرفت. این مجموعه در یک محفظه جداگانه که می‌تواند به طور مستقیم بر روی عملگرهای Auma Matic نصب شود پیش‌بینی شده است.

همچنین تجهیزات کنترل محلی و تمام عناصر مربوط به کنترل موتور در این محفظه قرار دارد. بر روی این مجموعه یک کلید انتخاب تغییر موقعیت: محل (ORT)-خاموش(AUS)-دور(FERN) و همچنین شستی‌هایی برای حالت‌های باز-(ZU)-توقف(AUF)-بسه(STOP) در نظر گرفته شده است.

کلید حرارتی حفاظت موتور نیز در مدار فرمان این مجموعه پیش‌بینی شده است. عملگرهای با مشخصات Auma Matic می‌توانند مستقیماً به (SPS=PLC) به عبارت دیگر سیستم کنترل قابل برنامه‌ریزی حافظه‌دار وصل شوند. کنترل از طریق یک سیستم fieldbus امکان‌پذیر است.

در سیستم کنترل Auma Matic اختلال‌های ایجاد شده می‌توانند توسط لامپ‌های LED مشخص می‌شوند. این اختلال‌ها را می‌توان در مجموع به صورت سیگنال برای قسمت بیرون ارسال نمود.

آن‌ها عبارتند از: قطع کلید حرارتی کلید گشتاور قبل از رسیدن به موقعیت‌های انتهایی تحریک شود. جایه‌جایی فازها در سیستم سه فاز. قطع یک فاز.

برای ارسال سیگنال به تابلوهای بیرونی برای موارد زیر کن tact های خالی بدون ولتاژ در دسترس می‌باشد. موقعیت‌های انتهایی بسته (ZU)، باز (AUF)، سیگنال چشمکزن در هنگام کار عملگر. (قابل قطع) مجموع سیگنال‌های اختلال.

کلید انتخاب موقعیت (محلي) [ORT] یادروD در سیستم کنترل Auma Matic عمل قطع کن tactورها همیشه به طور مستقیم انجام می‌شود. این عمل باعث می‌شود. این عمل باعث می‌شود که از تأخیر قطع ناخواسته جلوگیری شود.