

一、接線方式：

A. 4-20 mA 輸入接線方式 【電源及信號】

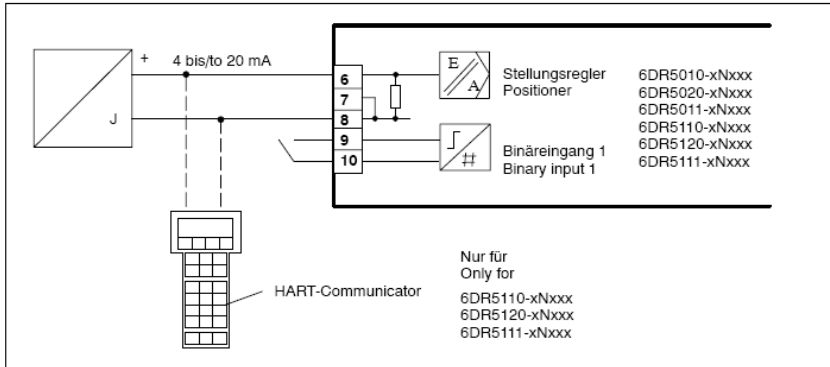


Bild 10 2-Leiteranschluss nicht Ex
Fig. 10 2-wire connection not explosion-proof

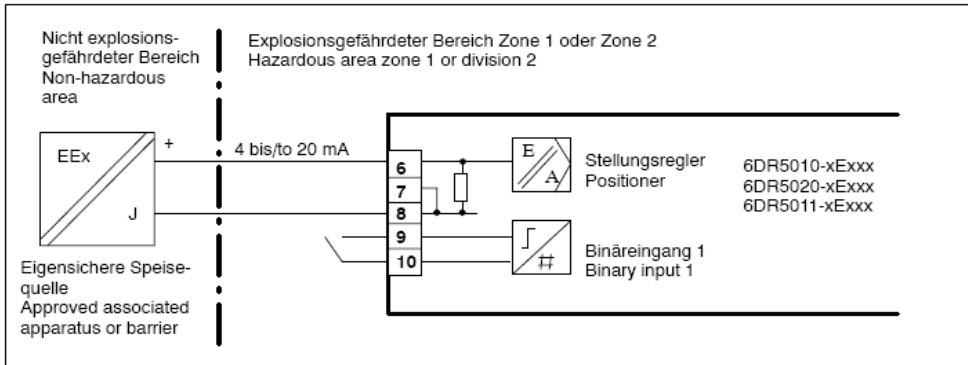


Bild 11 2-Leiteranschluss, EEx i, EEx n
Fig. 11 2-wire connection, EEx i, EEx n

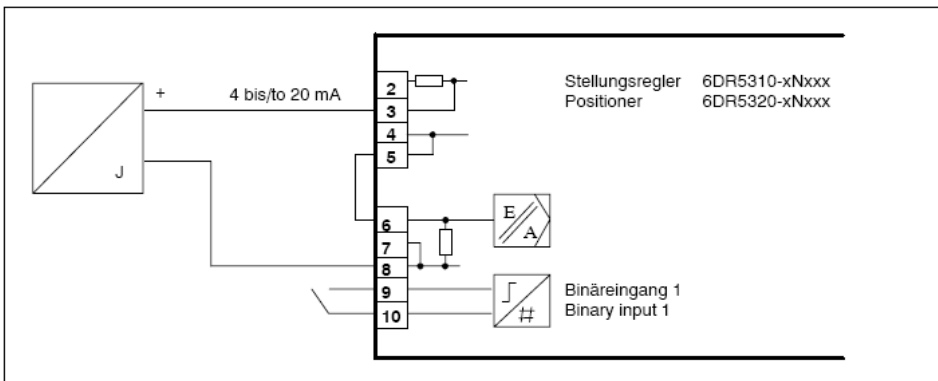


Bild 12 2-Leiteranschluss, nicht Ex
Fig. 12 2-wire connection, not explosion-proof

Siemens PS2 定位器

閥門之「基本安裝」及「初始設定」

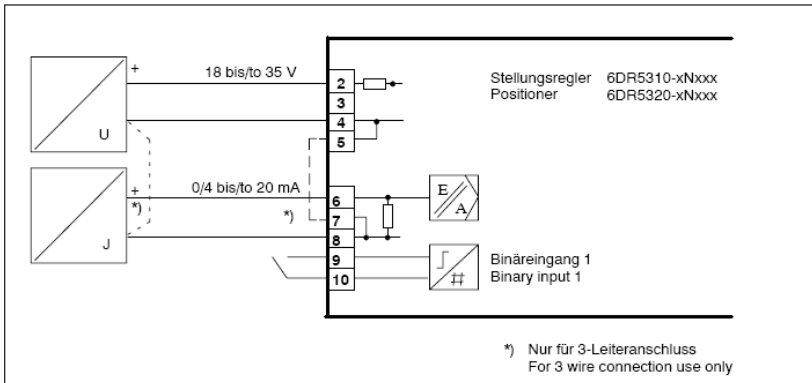


Bild 13 3/4-Leiteranschluss, nicht Ex
Fig. 13 3/4-wire connection, not explosion-proof

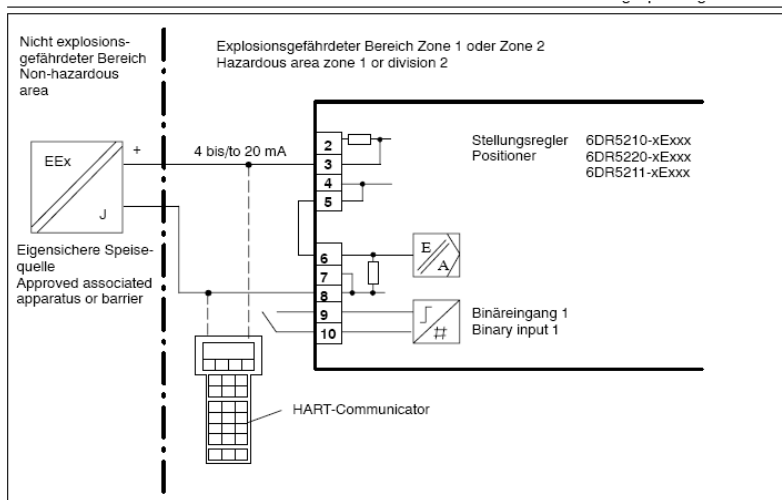


Bild 14 2-Leiteranschluss, EEx i, EEx n
Fig. 14 2-wire connection, EEx i, EEx n

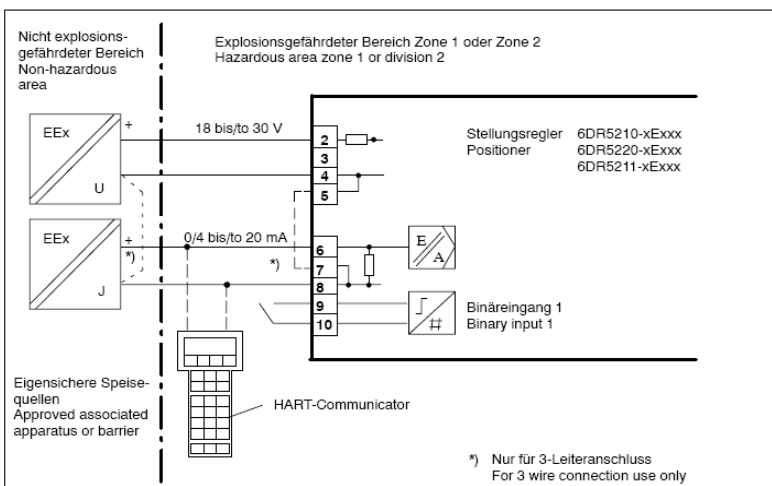


Bild 15 3/4-Leiteranschluss, EEx i, EEx n
Fig. 15 3/4-wire connection, EEx i, EEx n



偉群國際有限公司

新竹縣竹北市國盛街 271 號
Tel: 03-555-6551, Fax: 03-555-0352
e-mail: sales@wilson-co.com.tw
<http://www.wilson-co.com.tw>

Wilson-International Co.

No.271,Guosheng St., Zhubei City, Hsinchu County 302, Taiwan (R.O.C.)
Tel: +886-3-555-6551, Fax: +886-3-555-0352
e-mail: sales@wilson-co.com.tw
<http://www.wilson-co.com.tw>

B. 4-20 mA 輸出接線方式 【信號】

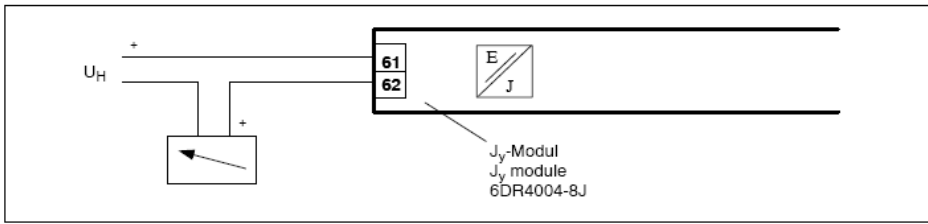


Bild 16 J_y-Modul, **nicht** Ex
Fig. 16 J_y module, **not** explosion-proof

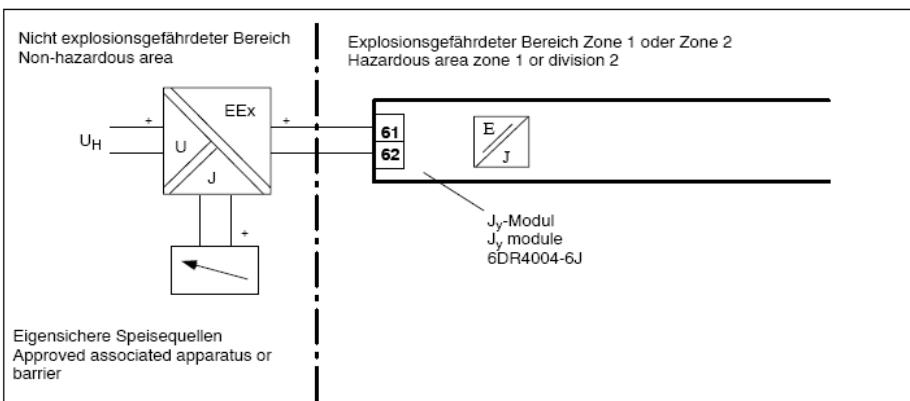


Bild 17 J_y-Modul, EEx i, EEx n
Fig. 17 J_y module, EEx i, EEx n

C. Alarm module 輸出接線方式

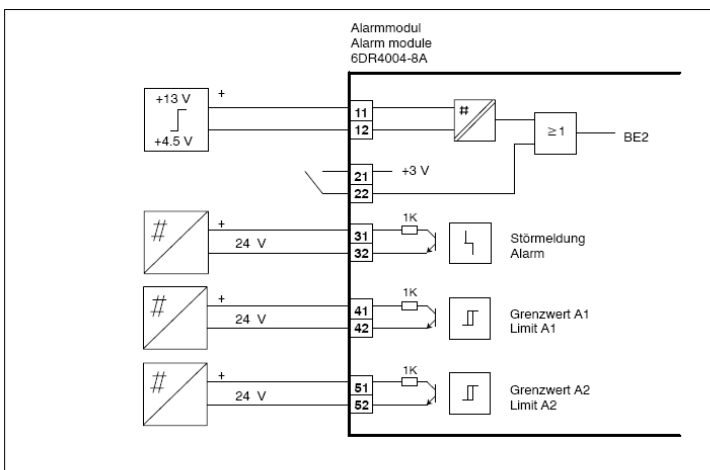


Bild 18 Alarmmodul, **nicht** Ex
Fig. 18 Alarm module, **not** explosion-proof

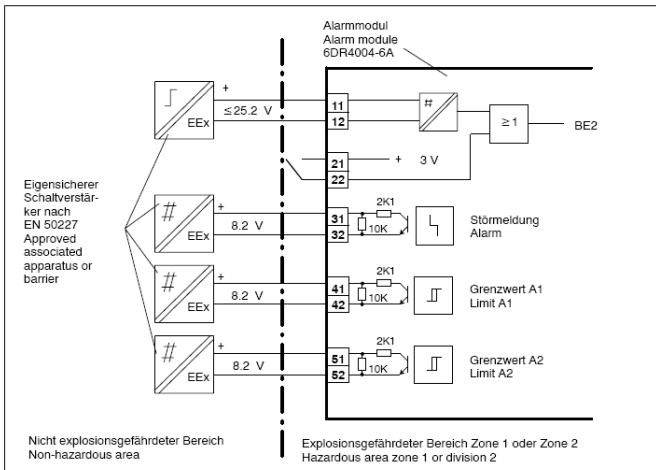


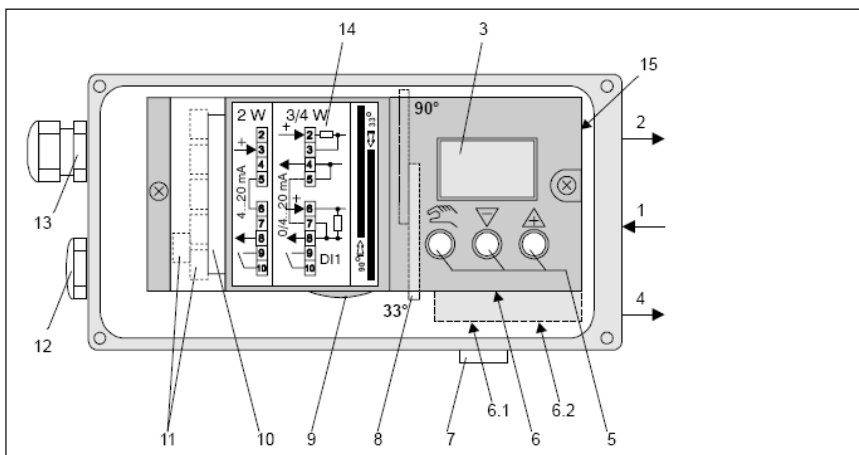
Bild 19 Alarmmodul, EEx i, EEx n
Fig. 19 Alarm module, EEx i, EEx n

二、定位安裝

1. 將定位器配合耦合件安裝於閥體上。
2. 接氣管：以雙動氣壓缸為例，上方氣孔(Y1)及下方氣孔(Y2)分別接至 Actuator 的兩側氣管。中間氣孔為壓縮空氣之氣源孔，壓縮空氣應先經「過濾器」後才接入。

三、定位器「離合器零點位置」調整方式

1. 文內提及之各部名稱的相關位置請參考下圖之代號：
 - 「顯示器」(3)
 - 「操作鍵」(5)
 - 「齒輪比選擇桿」(8)
 - 「離合器調整輪」(9)



2. 需要執行「齒輪零點位置」的時機：
 - a. 新安裝的定位器：「齒輪零點位置」的調整應於「組構」前先完成之。
 - b. 舊閥門：若因故轉動過「離合器調整輪」(9)，也應先調整「齒輪零點位置」再行「組構」。

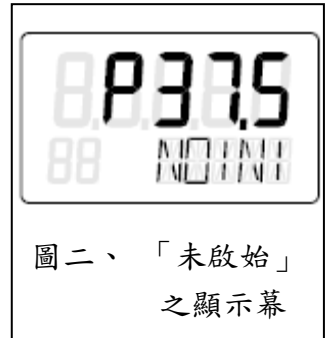
3. 步驟：

a. 通電：

依需要接通電氣信號（二線式）或電源（四線式）。【請參閱一.接線方式】此時顯示器(3)應為「未啟始」狀態。

「未啟始」狀態：如右圖；上方顯示以“P”帶頭的原始信號。下方顯示“NOINI”表示尚未啟始。

如果不是在「未啟始」狀態，C5 以後的軟體版本會在轉動「離合器調整輪」(9)之後自動成為「未啟始」狀態。或者可以進入「組構模式」後，將參數 55 設為「未啟始」狀態（參見參數設定說明），並應回到操作模式。



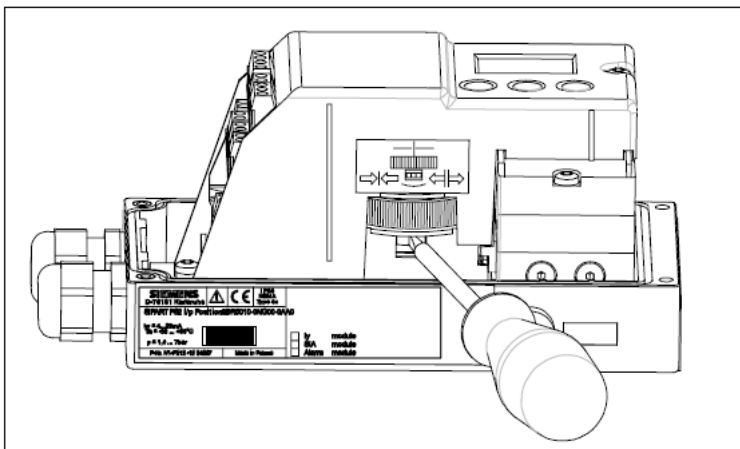
圖二、「未啟始」之顯示幕

b. 設定「齒輪比選擇桿」(8)：

上下衝程的閥門：如 Globe Valve、應將「齒輪比選擇桿」(8)推向下（33°）。
旋轉的閥門：如蝶閥、半球閥、應將「齒輪比選擇桿」(8)推向上（90°）。[新版本的定位器在電纜夾(13)內面右側有一旋轉式的「齒輪比固定鈕」，旋轉黃色指針可固定齒輪比，順時針旋轉為 90° 齒輪，逆時針旋轉為 33° 齒輪，此鈕的優先權大於「齒輪比選擇桿」(8)；為免混淆，兩者最好設定一致。

c. 放鬆「離合器調整輪」(9)：




「離合器調整輪」(9)下方有一個方孔，內設離合器的固定裝置。用一只寬度 4 mm 的一字起伸入方孔，向方方推動可放鬆「離合器調整輪」(9)。



圖三、離合器的固定裝置

- d. 準備動作：
- I. 確認在操作模式下且顯示幕於「未起始狀態」。
 - II. 在操作模式下，壓按「+」或「-」的操作鍵（5）閥門會動作。
 - III. 雙動閥門的動作若與「+」或「-」操作鍵（5）不一致，請更換 Y1 及 Y2 氣管。
 - IV. 單動閥門即使不一致也無妨。
4. 「齒輪零點位置」的調整：
- I. 壓按「+」或「-」的操作鍵（5），將閥門開至 P 值較小的一端（全開或全關）。
 - II. 調整「離合器調整輪」(9)使得數值在 P 5.0~P10.0 間。
 - III. 壓按「+」或「-」的操作鍵（5），全程(自全關至全開)不應有超過「P100」並不可以顯示「P---」，若有此狀況，則應重複步驟 5. 。
5. 鎖緊「離合器調整輪」(9)：
- 依步驟 3.的反方向，向左方推動可鎖緊「離合器調整輪」(9)。
6. 壓按「+」或「-」的操作鍵（5），將閥門調整到中間或 P 值較小的一端。（注意：如果此時開至 P 值較大的一端，組構時可能過不了 RUN 1。）
7. 依手冊進入「組構模式」並執行初始化的動作。

四、初始化：為方便介紹以如雙動蝶閥為例

- (1) 接 4~20mA 模擬器於接點上【請參閱一.接線方式依需要接通電氣信號】。全程保持電流大於 4mA 以上。
- (2) 上方螢幕應顯示「P」帶頭的數字 (Pxx.x) 下方為閃爍「NOINI」此時按「+」 或「-」 可開關閥門（空氣源壓力應充足）。
- (3) 此時「開」、「關」若與「+」、「-」方向不一致，請更換(Y1)(Y2)氣管。
- (4) 閥門全關時調整定位器下方 Gear，直至顯示為 P5.0~P10.0 之間。
- (5) 按「+」或「-」使閥門往開的方向走，觀察數字變化，到全開為止。
- (6) 不應有以下狀況：
 - (a) 全開時不應大於 P100。
 - (b) 中間沒有「P---」出現。若有上述請電詢偉群公司。
- (7) 將閥門全關。
- (8) 按「Auto」 5 秒，進入「組構模式」。

- (9) 按「Auto」時左下方參數列的數值增加，同時按「Auto」+「-」時參數列數值減少（可先按「Auto」不放，再間斷按「-」以減少參數列數值）。
- (10) 將參數列調整至「1. YFCT」，按「+」或「-」使上方顯示「TURN」。
上下衝程的閥門：如 Globe Valve 請選擇 1. YFCT
- (11) 按「Auto」=>顯示「90° / 2. YAGL」。
**上下衝程的閥門：如 Globe Valve 請選擇 33°. 2. YAGL.*
**按「Auto」=>「OFF / 3. YWAY」。選擇行程範圍，於第 1. YFCT」，選擇「TURN」本項不顯示 **
- (12) 按「Auto」=>顯示「NO / 4. INITA」此時按「+」5 秒直到上方顯示「START」。
- (13) 手放掉之後，進入自動調整。上方顯示將為「RUN 1」至「RUN 5」後完成。
- (14) 自動調整完成後顯示「xx.x / FINISH」，xx.x 是全行程的角度。
- (15) 按「Auto」顯示「no / 4. INITA」。
- (16) 同時按「Auto」5 秒後，回到操作模式。

五、操作模式：

1. 按左側「Auto」鍵使下方顯示為「MAN xx」以進入手動模式，此時按「+」、「-」時可手動操作閥門開度。注意：手動操作時，輸入信號僅當作電源，與開度無關，但仍應大於 4mA 以上。
2. 按「Auto」使下方顯示為「AUT xx」時為自動模式，輸入信號（百分比）顯示於右下方。上方顯示實際開度。兩者最大容許誤差可由參數「34 DEBA」設定。此參數若設為「Auto」時，定位器在「初始」時會自動偵測機械間隙而決定大小；其數值可在「診斷模式」查得。

詳細操作及特殊功能設定，請聯絡本公司，可安排訓練課程。