

XAP: Transmetteur de position, indicateur de position

Votre avantage pour plus d'efficacité énergétique

Pour la signalisation précise de position sur les servomoteurs pneumatiques; permet la surveillance de la consommation d'énergie dans les installations de ventilation.

Domaines d'application

Appareils supplémentaires pour les servomoteurs pneumatiques AK41...43 P et les servomoteurs de vanne AV43, AVP 142 et AVP 242...244.

Caractéristiques

- Signalisation de position pour les tâches de surveillance
- Boîtier en matière plastique auto-extinguible renforcée aux fibres de verre
- Unité à contacts auxiliaires avec deux contacts
- Commutation du contact respectif selon que la tige du servomoteur est rentrée ou sortie
- Unité de potentiomètre dont la résistance change en fonction de la course du servomoteur

Description technique

- Charge de contact admissible 10(2) A, 250 V~
- Résistance du potentiomètre 2000 Ω



Y03241



Y03308

Type	Caractéristiques	Signal de sortie	Poids kg
XAP 1 F001	Unité de contacts auxiliaires	2 contacts I/O	0,3
XAP 2 F001	Unité potentiométrique	env. 10...à 1800 Ω	0,3
XAP 1:		XAP 2:	
Charge adm.	10 (2) A, 250 V~	Résistance du potentiomètre	2000 Ω
Commutation "tige sortie"	env. 5% av. fin de course	Résistance "tige sortie "	10...50 Ω
Commutation "tige rentrée"	env. 5% av. fin de course	Résistance "tige rentrée"	1,5...1,8 k Ω
Différentiel	2,5% de la course	Résolution	2 Ω
Câble de raccordement	4 x 1 mm ²	Charge adm.	4 W, 42 V
		Câble de raccordement	3 x 0,5 mm ²
Temp. amb. adm.	-15...50 °C	Croquis d'encombrement	M274957
Degré de protection	IP 54 (EN 60529)	Instructions de montage	
Schéma de racc. XAP 1	A02446	XAP sur AV43 P, AVP 142	MV 4151
XAP 2	A02445	XAP sur AK41...43	MV 4153
		AXP sur AVP242...244	MV506040.133

Accessoire

..... Matériel d'assemblage ¹⁾ voir pages relatives aux servomoteurs chap.71

1) Combinaison maximale: 1 positionneur et 1 XAP

Fonctionnement

XAP 1

Le contact de sortie commute de 3-4 sur 1-2 en fonction de la course de la vanne (tige de servomoteur sortie ou rentrée)

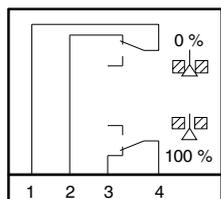
XAP 2

La position du curseur et donc la résistance varient en fonction de la course du servomoteur.

- Tige de servomoteur sortie
10...50 Ω (sorties 1 et 2) et 1,5...1,8 k Ω (sorties 1 et 3)
- Tige de servomoteur rentrée
1,5...1,8 k Ω (sorties 1 et 2) et 10...50 Ω (sorties 1 et 2)

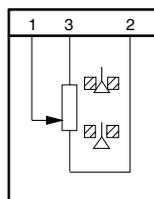
Schémas de raccordement

XAP 1



A02446a

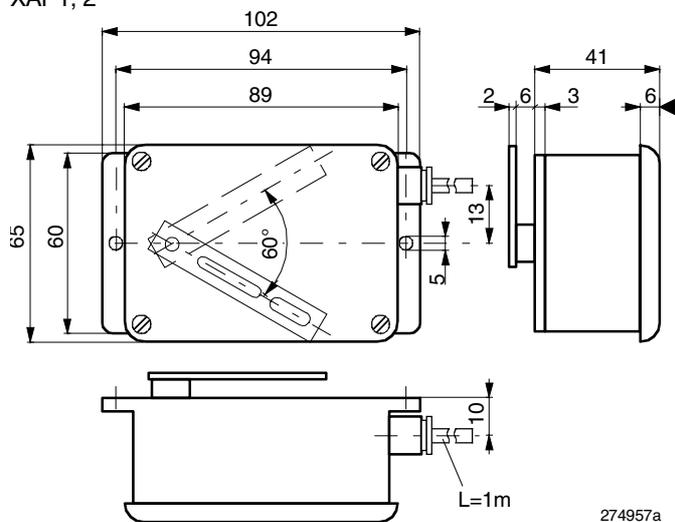
XAP 2



A02445

Croquis d'encombrement

XAP1, 2



274957a