

***Posicionador digital compacto
de la serie D30***

FCD PMESIM0030-05-A5 – 06/25

Instalación

Operación

Mantenimiento



Índice

1. Introducción.....	3	11. Mantenimiento/Servicio.....	44
2. Advertencia.....	4	11.1 Desmontaje del D30.....	44
3. Almacenamiento.....	6	11.2 Placas de circuito impreso (PCI).....	45
4. Desembalaje.....	6	11.3 Interruptores de final de carrera.....	46
5. Descripción.....	7	11.4 Bloque de válvulas.....	47
6. Principio de operación.....	8	11.5 Sensores de presión (opción).....	47
7. Ejemplo de placa de identificación.....	9	11.6 Potenciómetro.....	48
8. Código de pedido del D30.....	10	12. Detección y resolución de problemas.....	49
9. Instalación.....	11	13. Datos técnicos.....	50
9.1 Montaje.....	12	14. Plano dimensional.....	52
9.2 Conexión de aire.....	20	15. Piezas de repuesto.....	53
9.3 Conexiones eléctricas.....	21	16. Declaración de conformidad.....	55
9.4 Directrices de cableado y conexión a tierra.....	24	17. Plano de control.....	56
9.5 Tornillos de puesta a tierra.....	24	18. Anexo: Alarmas de diagnóstico.....	58
9.6 Compatibilidad electromagnética.....	25	19. Lista de contactos.....	61
9.7 Voltaje requerido.....	25		
10. Control.....	26		
10.1 D30 5 botones.....	26		

1. Introducción

El posicionador digital de la serie D30 es un posicionador de doble acción y está diseñado principalmente para controlar válvulas modulantes. El posicionador se puede utilizar con actuadores de efecto simple o doble con movimiento rotativo o lineal.

El posicionador de la serie D30 puede equiparse con módulos para interruptores de final de carrera y manómetros. Los módulos se pueden montar en fábrica antes de la entrega o después.

El D30 cubre la mayoría de los actuadores, desde los más pequeños hasta los más grandes.

Los módulos para los interruptores de final de carrera pueden contener uno de los siguientes elementos:

- Dos contactos mecánicos
- Dos interruptores de proximidad
- Dos sensores inductivos

Consulte las páginas [21](#), [22](#) y [51](#) para ver otras opciones disponibles.



Nota: *Solo los técnicos calificados (conforme a la serie de normas IEC 60079) pueden trabajar con productos certificados.*

2. Advertencia



Condiciones especiales para un uso seguro

La carcasa de la versión intrínsecamente segura de la serie PMV D30 es de aluminio y se debe evitar cualquier impacto o fricción causado por objetos externos en la aplicación. El plano de control D4-086C contiene los parámetros para la seguridad intrínseca. Los circuitos de seguridad intrínseca de la serie D30 están aislados de tierra y cumplen con la prueba de rigidez dieléctrica de 500 VCA.

Condiciones especiales para un uso seguro (específico para ATEX/IEC)

La superficie de las piezas de plástico de la cubierta supera los límites especificados en la norma EN 60079-0 para II 1G (EPL Ga) para el grupo de gas IIC y se debe evitar el roce intensivo o la carga con cepillos cuando se utilice en una atmósfera explosiva IIC.

En un entorno peligroso con riesgo de explosión, las conexiones eléctricas deben cumplir con la normativa vigente.

No desconecte el equipo a menos que se sepa que el área no es peligrosa; y lea, entienda y siga los procedimientos de mantenimiento del fabricante. Para evitar la ignición de atmósferas inflamables o combustibles, desconecte la alimentación eléctrica antes de realizar el mantenimiento.

La sustitución de componentes puede perjudicar la idoneidad para ubicaciones peligrosas (clasificadas).

Condiciones especiales para un uso seguro (específico para FM)

Para aplicaciones intrínsecamente seguras: Utilizar solo barrera lineal.

Riesgo potencial de chispas debido a la carcasa de aleación de aluminio. En las instalaciones de la División 1 o de la Zona 0, los equipos se instalarán de forma que se evite la posibilidad de que se produzcan chispas como consecuencia de la fricción o del impacto contra la caja.

Riesgo potencial de chispas electrostáticas. Limpiar únicamente con un paño húmedo.

Requisitos medioambientales

Algunas opciones de interruptor pueden reducir el rango de temperatura de trabajo, consulte el plano de control D4-086C para obtener más detalles.



Mantenimiento/Servicio

Advertencia

Al actualizar electrónicamente las piezas dentro de un posicionador PMV aprobado para su instalación en zonas de peligro, se requieren permisos de PMV/Flowserve antes de comenzar el trabajo. Póngase en contacto con una oficina de Flowserve para obtener información sobre los procedimientos adecuados. www.pmv.nu o infopmv@flowserve.com

Siempre desconecte el aire y los suministros eléctricos antes de comenzar cualquier trabajo.

Desconecte siempre el aire y los suministros eléctricos (señales de entrada) cuando apague el posicionador PMV por cualquier motivo.

Seguridad general

Instrucciones de seguridad

Lea atentamente las instrucciones de seguridad de este manual antes de utilizar el producto. Solo el personal con la formación y experiencia necesarias deberá llevar a cabo las tareas de instalación, operación y mantenimiento del producto. Si surge alguna duda durante la instalación, póngase en contacto con el proveedor o la oficina de ventas antes de continuar con el trabajo.

Advertencia

La válvula puede abrirse o cerrarse muy rápidamente durante la operación y, si se maneja incorrectamente, puede causar daños. También puede haber efectos no intencionales debido a que se abre o se cierra completamente el flujo en la tubería de proceso. Tenga en cuenta lo siguiente:

- Si la señal de entrada falla o se apaga, la válvula vuelve rápidamente a su posición predeterminada.
- Si el suministro de aire comprimido falla o se desconecta, pueden producirse movimientos rápidos.
- La válvula no es controlada por las señales de entrada cuando está en el modo Fuera de servicio. Se abrirá o cerrará en caso de fuga interna o externa.
- Si se ajusta un valor alto de Corte, pueden producirse movimientos rápidos.
- Cuando se controla de forma manual, la válvula puede funcionar rápidamente.
- Los ajustes incorrectos pueden causar auto-oscilación, lo que puede provocar daños.

Importante

- Desconecte siempre el suministro de aire comprimido antes de quitar o desconectar la conexión de suministro de aire o el filtro integrado. Retire o desconecte con cuidado, ya que la conexión de aire "C-" sigue estando bajo presión, incluso después de haber desconectado el suministro de aire.
- Trabaje siempre en un área protegida contra cargas electrostáticas cuando realice el mantenimiento de las placas de circuito impreso (PCI). Asegúrese de que la señal de entrada esté apagada.
- El suministro de aire debe estar libre de humedad, agua, aceite y partículas conforme a la norma DIN/ISO 8573-1-2010.
- El incumplimiento de las instrucciones especificadas en este manual IOM conlleva la anulación de la garantía.
- Los trabajos en el D30 pueden anular la garantía.

3. Almacenamiento

General

El posicionador de la serie D30 es un instrumento de precisión. Por lo tanto, es esencial que se manipule y guarde de la manera correcta. Siga siempre las instrucciones de este manual IOM.

Nota: En cuanto se conecta y pone en marcha el posicionador, la purga de aire interna protege contra la corrosión y evita la entrada de humedad. Por este motivo, la presión de suministro de aire debe mantenerse siempre activada, a menos que se estén realizando trabajos de reparación o mantenimiento en el posicionador, el actuador o el equipo de la válvula.

Almacenamiento en interiores

Almacenar el posicionador en su embalaje original. El ambiente de almacenamiento debe estar limpio, seco y fresco (-40 a 80 °C, -40 a 176 °F).

Almacenamiento al aire libre o durante un período prolongado

Si el posicionador debe almacenarse en el exterior, es importante que todos los tornillos de la tapa estén apretados y que todos los puertos o conexiones abiertos estén correctamente sellados o tapados.

Los enchufes rojos para el transporte no están diseñados como enchufes exteriores permanentes. La unidad debe estar embalada con un desecante (gel de sílice) en una bolsa de plástico o similar, cubierta con plástico y no expuesta a la luz del sol, la lluvia o la nieve.

4. Desembalaje

Cada entrega incluye un albarán. Al desembalar, compruebe todas las válvulas y accesorios suministrados mediante este albarán. El albarán deberá coincidir con el pedido.

Informe inmediatamente al transportista de cualquier daño producido durante el transporte.

En caso de discrepancias, póngase en contacto con su centro FLOWERVE más cercano.

5. Descripción

El PMV de la serie D30 es un posicionador digital de doble acción que se adapta tanto a actuadores lineales como rotativos. Su diseño modular y flexible permite el montaje según las normas VDI/VDE 3845 para actuadores rotativos e IEC 534-6 y Flowtop para actuadores lineales con tubo integrado.

Además, el PMV D30 ofrece capacidad de retroalimentación con interruptores enchufables opcionales, comunicación HART y calibración automática para una puesta en marcha sencilla y sin problemas.



6. Principio de operación

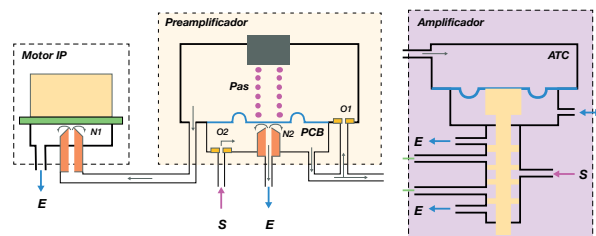
El posicionador PMV D30 es un posicionador digital con diversas opciones. El posicionador consta de tres módulos principales:

1. El módulo de control electrónico basado en microprocesador, que incluye botones de interfaz de usuario local directos.
2. El módulo convertidor electroneumático de boquilla y aleta.
3. El sensor de posición de válvulas de resolución infinita.

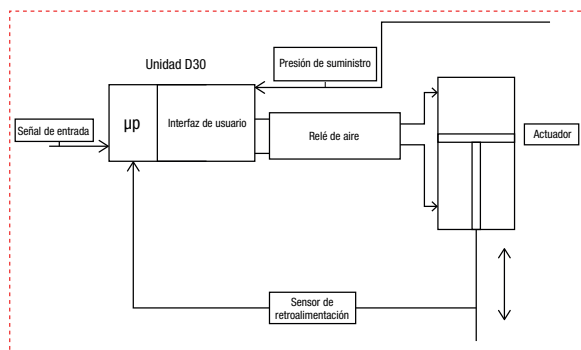
El circuito de control completo es alimentado por la señal de mando de 4-20 mA a dos hilos. El comando analógico de 4-20 mA pasa al microprocesador, donde se compara con la posición medida del vástago de la válvula. El algoritmo de control en el procesador realiza cálculos de control y produce una orden de

salida al módulo convertidor electroneumático, que acciona el amplificador neumático. El amplificador neumático controla el caudal de aire que llega al actuador.

El cambio de presión y volumen del aire del actuador provoca la carrera de la válvula. A medida que la válvula se aproxima a la posición deseada, la diferencia entre la posición ordenada y la posición medida se hace menor y la salida hacia el módulo convertidor electroneumático disminuye. Esto, a su vez, hace que el amplificador neumático se cierre y el caudal resultante disminuya, lo que ralentiza el movimiento del actuador a medida que se aproxima a la nueva posición ordenada. Cuando el actuador de la válvula está en la posición deseada, el amplificador neumático se mantiene a su presión de equilibrio, lo que mantiene la válvula en una posición constante.



Relé de aire



Principio del posicionador D30

7. Ejemplo de placa de identificación

marking

0470

no:

Clasificación y marcado

Rango de temperatura y marcado para certificación ATEX/IEC para el D30, ATEX 11142X/IECEx PRE 17.0046X:
II 1 G Ex ia IIC T4 Ta -40 a 85 °C Ga

Certificación FM US/CA FM18US0180X y marcado FM18CA0082X para el D30:

IS Cl. I Div.1 Gr. A-D T4 Ta

Cl. I Zona 0 AEx/Ex ia IIC T4 Ga Ta

Cl. I Div.2 Gr. A-D T4 Ta

Cl. I Zona 2 IIC T4 (solo EE. UU.) Ta

Empresa cotizada:

PMV Automation AB

Korta Gatan 9

SE-171 54 SOLNA

SUIZA

8. Código de pedido del D30

A =	N.º de modelo	
	D 3 0 Menú LCD general, estado LED	
B =	Aprobación, Certificado	
	D Versión de propósitos generales	
	E Ex ia IECEx intrínsecamente seguro	
	A Ex ia ATEX intrínsecamente seguro	
	B Ex ia INMETRO intrínsecamente seguro	
	N Ex ia CCC intrínsecamente seguro	
	M Ex ia CCOE intrínsecamente seguro	
	F Ex ia FM intrínsecamente seguro	
C =	Función	
	H Flujo elevado - Acción simple/doble - Válvula de corredera	
D =	Conexiones de aire y eléctricas	
	G Aire G de ¼", eléctrico M20 X 1,5	
	M Aire NPT de ¼", eléctrico M20 x 1,5	
	N Aire NPT de ¼", eléctrico NPT ½"	
E =	Función de conexión	
	2 2 Conductos eléctricos	
	T 2 Conductos eléctricos, ventilación auxiliar con hilos	
F =	Material de carcasa/Tratamiento de superficie	
	U Aluminio/Polvo epoxy, negro	
G =	Opciones de montaje/Eje	
	R M Montaje remoto (la unidad del sensor de posición se vende por separado)	
	0 9 Husillo del adaptador tipo doble D	
	2 1 Eje NAF, con soporte de montaje D4-As920	
	2 3 VDI/VDE 3845 rotativo, kit de montaje no incluido	
	3 0 Eje del adaptador, seleccionar entre 01/06/26/30/36	
	3 9 IEC 534-6, tipo D plano, tuerca incluida, kit de montaje no incluido	
H =	Tapa e indicador	
	P V A PMV, tapa negra, flecha indicadora (No cuando G = unidad RM)	
	P V B PMV, tapa negra, sin indicador	
	F W A Flowserve, blanco, flecha indicadora (No cuando G = unidad RM)	
	F W B Flowserve, blanco, sin indicador	
I =	Temperatura/sellos	
	U -40 °C a 80 °C	
J =	Señal de entrada/Protocolo	
	4 4-20 mA / ninguno	
	5 4-20 mA / HART	
	P Profibus PA	
	F Foundation Fieldbus	
K =	Opción de retroalimentación, interruptores	
	X Sin opción de retroalimentación	
	T Transmisor de 4-20 mA (solo cuando J = 4 o 5)	
	S* Interruptores de final de carrera mecánicos SPDT + Transmisor de 4-20 mA	
	N* Sensor tipo Namur V3, P+F NJ2-V3-N + Transmisor de 4-20 mA	
	P* Interruptores de final de carrera de proximidad SPDT + Transmisor de 4-20 mA	
	5* Sensor Namur tipo ranura, P+F SJ2-SN + Transmisor de 4-20 mA	
	6* Sensor Namur tipo ranura, P+F SJ2-N + Transmisor de 4-20 mA	
L =	Opciones/Electrónica complementaria	
	0 Sin sensores de presión	
	3 3 sensores de presión para diagnósticos avanzados	
M =	Accesorios	
	X Sin accesorios	
	M Bloque calibrador ¼" G (DA, 3 calibradores incluidos)	
	N Bloque calibrador ¼" NPT (DA, 3 calibradores incluidos)	
N =	Opciones especiales	
	N Sin opciones especiales	
	S Silenciadores de escape	
	T Versión rotativa 270 grados (sin resorte de eje)	
	U Versión rotativa 270 grados (sin resorte de eje) + silenciadores de escape	

A	A	A	B	C	D	E		F	G	G	H	H	H		I	J	K	L	M	N
---	---	---	---	---	---	---	--	---	---	---	---	---	---	--	---	---	---	---	---	---

* Cuando J = P o F, solo se incluirán interruptores, sin transmisor de 4-20 mA.

* Cuando G = RM, esta opción no es seleccionable. Los interruptores pueden instalarse como unidad de detección de posición.

Nota: Para obtener la última versión válida del código de modelo, consulte www.pmv.nu

9. Instalación

Cómo retirar la tapa

Uso general/Intrínsecamente segura

Quite la tapa aflojando primero el tornillo (1) y después los dos tornillos (2).

Para colocar la tapa, ajuste primero el tornillo (1), y después los dos tornillos (2).

Ajuste a 0,7 Nm $\pm$ 15%.



Preparación del aire

El aire de suministro debe cumplir con los requisitos especificados en la **página 5**. Para obtener el mejor rendimiento y durabilidad, recomendamos instalar un filtro/regulador combinado delante de la conexión de suministro de aire. Conecte el suministro de aire al filtro, que a su vez está conectado al posicionador D30.

Tuberías

Se recomienda utilizar tubos con un diámetro interno mínimo de $\varnothing$ 6 mm ($\frac{1}{4}$ ").

Bloque calibrador

Los bloques calibradores están disponibles para la serie D30 con conexiones de aire NPT de $\frac{1}{4}$ ". Para la instalación, asegúrese de que los sellos estén alineados y, luego, utilice un par de 3 Nm (2,2 lb ft) al fijar el bloque calibrador al posicionador mediante los dos tornillos suministrados con el kit.

Los puertos para manómetros están disponibles para la serie D30 con NPT de $\frac{1}{8}$ ".

Requisitos para el suministro de aire

Nota: El suministro de aire de mala calidad es la principal causa de problemas en los sistemas neumáticos.

El suministro de aire debe estar libre de humedad, agua, aceite y partículas, y debe ser suministrado a 1,4-8 bar (20-85 psi)

Estándar: DIN/ISO 8573-1-2010

Filtrado a 5 micrones, punto de rocío -40°C/F

Aceite 1mg/m³ (0,83 ppm en peso)

El aire debe provenir de un suministro secado por refrigeración o ser tratado de tal manera que su punto de rocío esté al menos 10 °C (18 °F) por debajo de la temperatura ambiente más baja esperada.

Antes de conectar el suministro de aire al posicionador, se recomienda dejar la tubería abierta libremente durante 2 o 3 minutos para permitir que se expulse cualquier suciedad. Dirija el chorro de aire hacia una bolsa de papel grande para atrapar el agua, el aceite u otros materiales extraños. Si esto indica que el sistema de aire está contaminado, debe limpiarse adecuadamente antes de continuar.



ADVERTENCIA! No dirija el chorro de aire hacia personas u objetos, ya que puede causar lesiones o daños personales.



9.1 Montaje

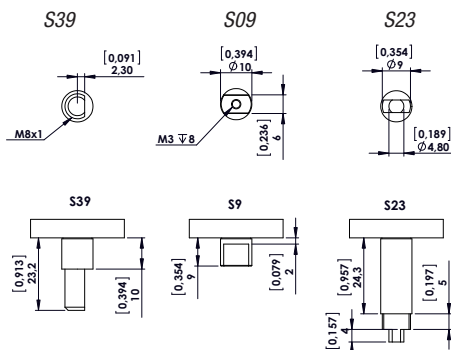
Nota: Si el posicionador está instalado en un entorno peligroso, debe ser de un tipo aprobado para este fin.

Todas las versiones del posicionador D30 tienen una huella ISO F05 **(A)**. Los orificios se utilizan para fijar el D30 al soporte de montaje **(B)**. Póngase en contacto con PMV o con el representante de su distribuidor local para obtener las especificaciones del actuador para el soporte de montaje y los accesorios adecuados.

El eje del husillo S09 **(C)** se puede ajustar para adecuarse a los diversos actuadores en cuestión mediante el uso de adaptadores.

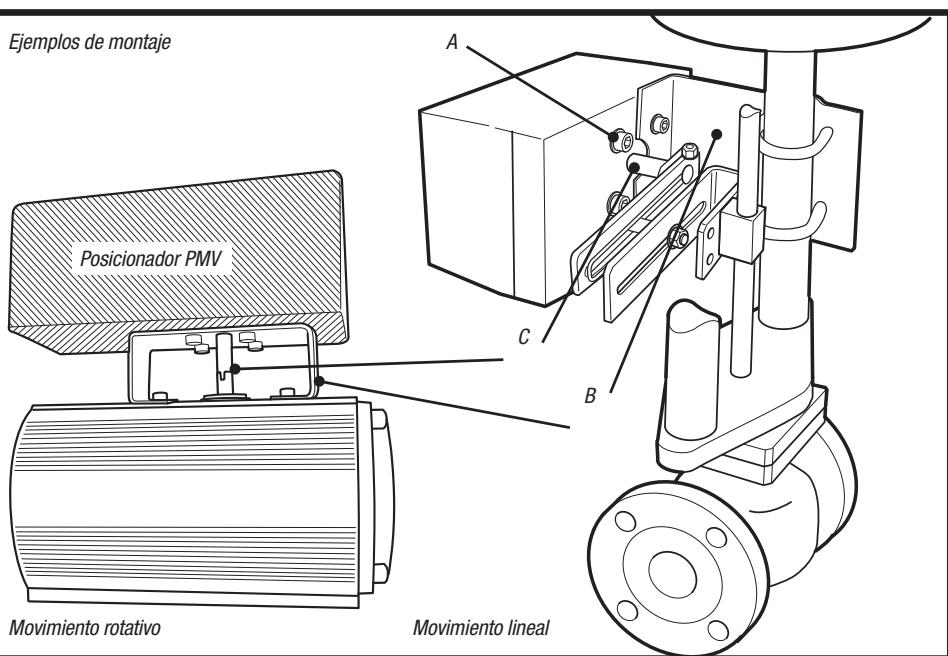
Es importante que el eje del husillo del posicionador y los brazos de la palanca, que transfieren los movimientos del actuador, estén correctamente montados. Cualquier tensión entre estas piezas puede causar un funcionamiento incorrecto y un desgaste anormal.

Ejes del husillo

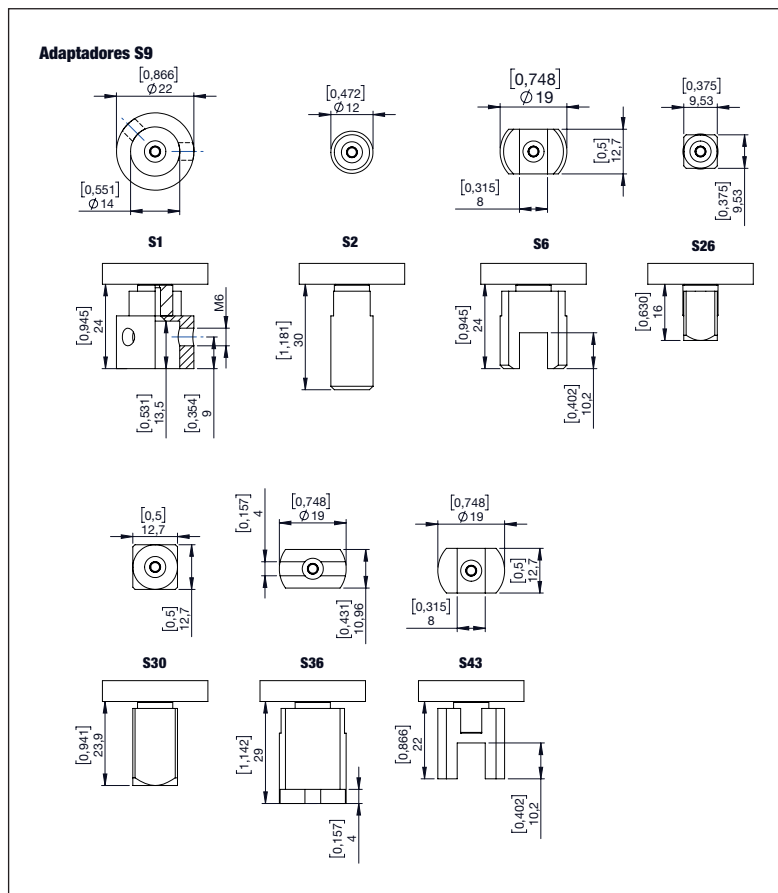
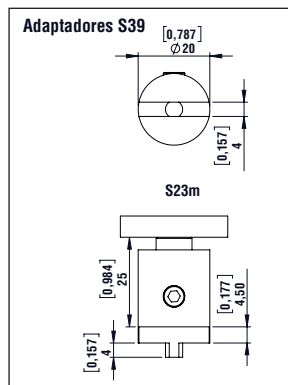


Nota: Hay muchas opciones de husillo disponibles dependiendo del actuador. Póngase en contacto con su proveedor local de PMV para conocer todas las opciones disponibles.

Ejemplos de montaje



Dibujo del adaptador
Se adapta al estilo de eje «09»



9.1.1 Actuador neumático lineal

9.1.1.1 Montaje en un actuador neumático lineal

A continuación se describe, a modo de ejemplo, el montaje de un kit de actuador de vástago (según la norma NAMUR/IEC 534 parte 6):

Válvula: Válvula de globo estándar o equivalente

Actuador: Actuador neumático de simple o doble acción

Posicionador: PMV D30 con kit de montaje.

Montaje previo: Válvula con actuador (la carrera de la válvula coincide con la del actuador).

Para el montaje, proceda del siguiente modo:

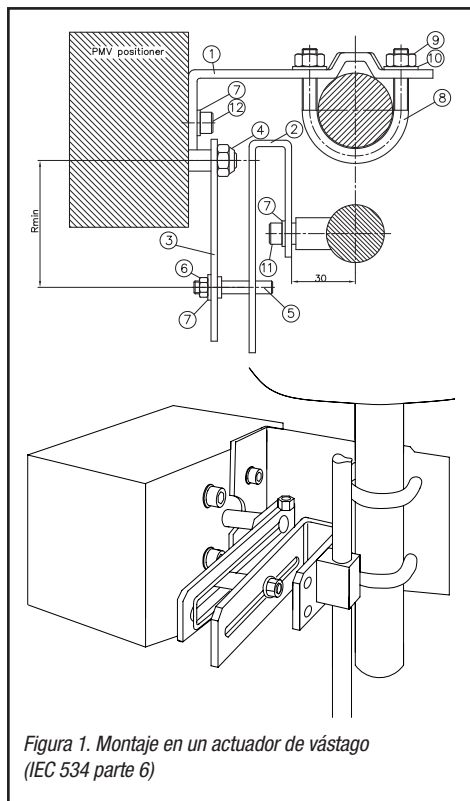


Figura 1. Montaje en un actuador de vástago (IEC 534 parte 6)

Montaje del brazo del seguidor

(Figuras 1 y 2)

1. Desenrosque la contratuerca para fijar el brazo del seguidor.
2. Coloque el brazo del seguidor en el eje en la parte trasera del posicionador y fíjelo con la tuerca de bloqueo. El pasador del seguidor debe apuntar en sentido contrario al posicionador.



ATENCIÓN: Par de fuerzas máximo
0,25 Nm (0,18 lb-ft).

Montaje del soporte de sujeción del vástago y del brazo guía

(Figura 1)

1. Una el soporte de sujeción del vástago a la sujeción del vástago y fíjelo con dos tornillos Allen hexagonales y arandelas de seguridad.
2. Coloque el brazo guía en el soporte de sujeción del vástago y fíjelo con un tornillo de cabeza hexagonal y una arandela. Asegúrese de que la ranura del brazo guía esté centrada.

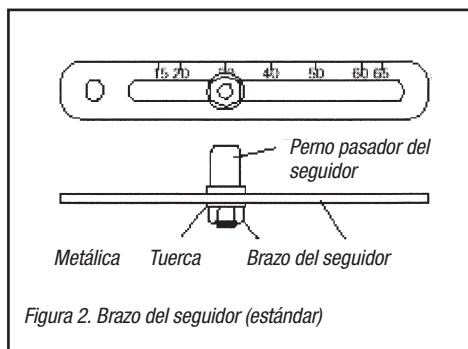


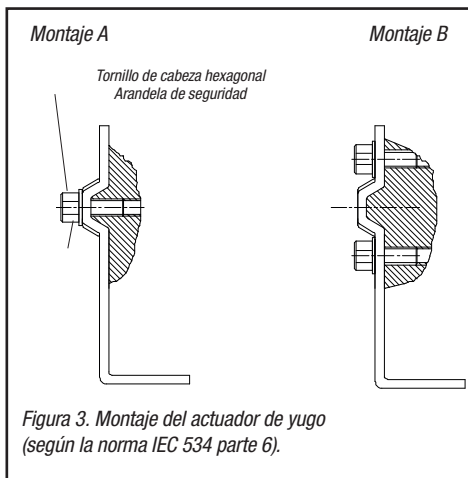
Figura 2. Brazo del seguidor (estándar)

Montaje del posicionador

(Figura 1)

1. Ajuste el actuador a mitad de carrera.
2. Monte previamente el soporte de montaje en la pata izquierda del actuador apretándolo a mano con dos pernos en U, tuercas y arandelas de seguridad.
3. Coloque el posicionador en el soporte de montaje previamente montado y fíjelo con dos tornillos de cabeza hexagonal y dos arandelas de seguridad. Verifique que el perno del seguidor esté insertado en la ranura del brazo guía y que el brazo del seguidor está colocado en ángulo recto con respecto al borde exterior del posicionador.
4. Ajuste todos los tornillos y tuercas.

Nota: Si el montaje es ligeramente asimétrico, esto provoca una desviación de la linealidad, pero no afecta a las prestaciones del dispositivo. Dependiendo del tamaño y la carrera del actuador, puede ser necesario girar 180° el brazo de desmontaje (figura 4) y fijarlo al lado opuesto del soporte de sujeción del vástago.



Los ángulos de carrera mínimo y máximo recomendados son 30° - 60°.

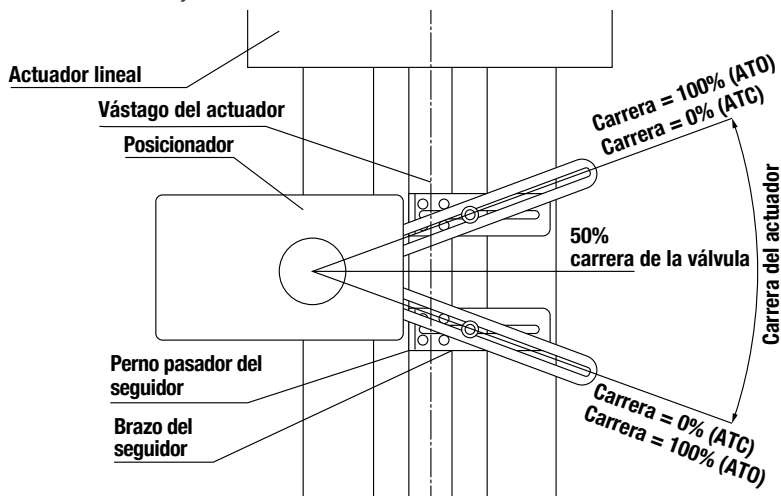


Figura 4. Ajuste básico de un actuador neumático lineal

Ajuste del pasador del seguidor (Figura 4)

El perno seguidor del posicionador debe ajustarse para que coincida con la carrera de la válvula de la siguiente manera:

1. Ajuste el pasador del seguidor (CARRERA + 10 mm) como se indica en la escala en relieve del brazo del seguidor (Figura 2).
2. Descargue el actuador.
3. Afloje el pasador del seguidor y desplácelo a lo largo del brazo del seguidor hasta que la marca de control del engranaje de retroalimentación (figura 3) esté horizontal (apunte al centro del potenciómetro de retroalimentación). Sujete el pasador del seguidor en esta posición.
4. Ajuste el actuador a carrera completa y verifique el ajuste del pasador del seguidor de la misma manera que se describe en el paso 3. A medida que el actuador se mueve, la rotación del engranaje de retroalimentación debe estar entre las marcas de control internas. Si la longitud de rotación está fuera de las marcas de control, ajuste el pasador del seguidor más hacia afuera en la palanca de retroalimentación para reducir el ángulo de rotación.

NOTA: Accione el actuador con cuidado y asegúrese de que el brazo del seguidor no interfiere con las piezas de la válvula, el actuador o el posicionador. No ajuste el pasador del seguidor demasiado cerca del extremo de la ranura del brazo guía.

La distancia lateral mínima debe ser de aproximadamente 5 mm (0,2 pulgadas) para evitar la flexión del mecanismo de retroalimentación.

9.1.1.2 Montaje directo del FlowTop

1. Encaje el bloque (7) y (10) con el tornillo (17) y asegúrese de que la junta tórica (12) esté instalada.

2. Retire el tornillo de la posición superior.

3. Instale el conjunto de bloque (7), (10) en el posicionador junto con la junta tórica (12).

4. Fije la carcasa con los tornillos (13).

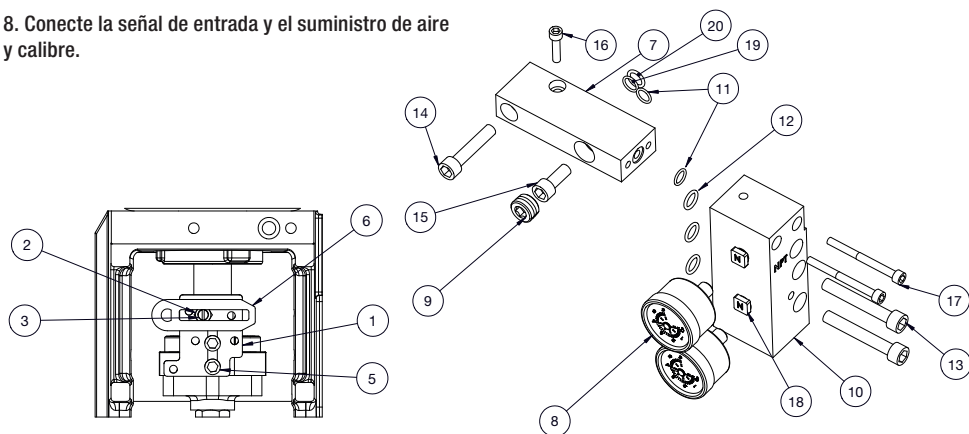
5. Instale el conjunto completo en el actuador con los pernos (14) y las juntas tóricas (19), (20) y asegúrese de que el brazo de palanca (6) se conecta con el pasador (3).

NOTA - Ajuste 2,3 Nm

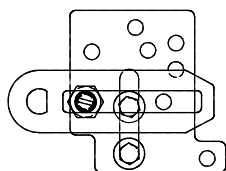
6. Instale el tapón (9).

7. Los manómetros (8) pueden instalarse, retire el tapón 18.

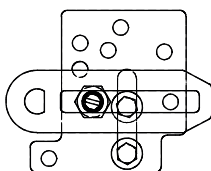
8. Conecte la señal de entrada y el suministro de aire y calibre.



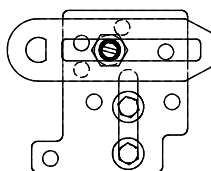
Configuración de placa y pasador para diferentes actuadores y carreras



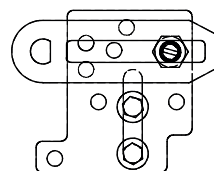
Carrera de 10 mm 252



Carrera de 20 mm 252



Carrera de 20 mm 502



Carrera de 40 mm 502

9.1.2 Actuadores rotativos

9.1.2.1 Montaje del posicionador en un actuador de cuarto de vuelta (cerrado o abierto por resorte)

A modo de ejemplo, se describe el montaje de un actuador neumático de válvula de doble pistón y fracción de vuelta (de acuerdo con VDI/VDE 3845) utilizando el siguiente equipo:

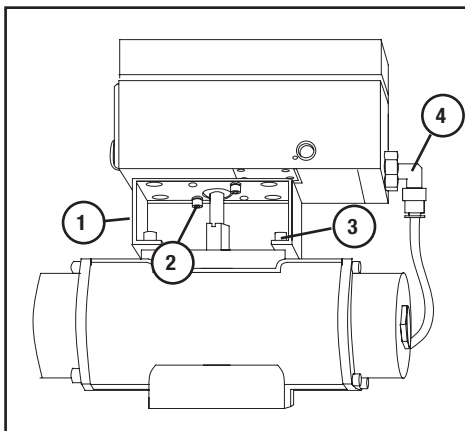
Actuador de válvula de cuarto de vuelta: Cremallera y piñón o yugo escocés, cerrado o abierto por resorte.

9.1.2.2 VDI/VDE 3485 (NAMUR)

Monte el soporte **(1)** en el posicionador. Fijelo con 4 tornillos M6 **(2)** 2,5 Nm (1,8 ft lbs)

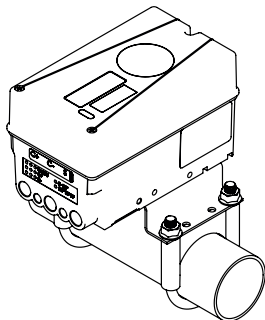
Coloque el posicionador en el actuador y asegúrelo con 4 tornillos **(3)**.

Instale la tubería **(4)** entre el actuador y el posicionador.

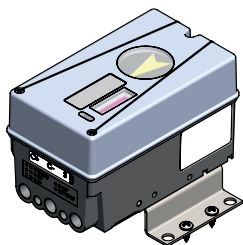


9.1.3 Montaje remoto

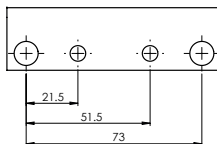
Montaje en tubo



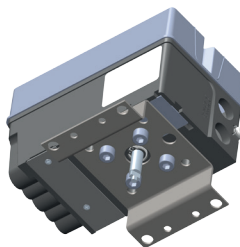
Montaje en pared



Patrón de orificios



Ver más abajo



Orden por número de pieza - D3R-AS6

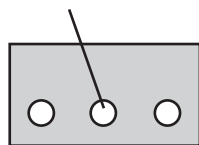


DS/DM Captación remota

- Indicador de domo (opción)
- Eje con resorte
- 2 interruptores de final de carrera
- Ex d o Ex ia
- Aluminio o acero inoxidable

9.2 Conexión de aire

Debe estar enchufado cuando se convierte a la función de acción simple.



Conexión de aire externa

C+ C- S

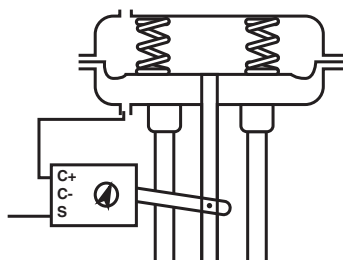
Puerto S
Puerto C+
Puerto C-

Aire de suministro, 1,4-8 barg (20-115 psi)
Conexión al actuador, apertura
Conexión al actuador, cierre
(solo para acción doble)
Enchufe para acción simple

Posicionador de acción simple, función directa

Actuador con resorte de cierre

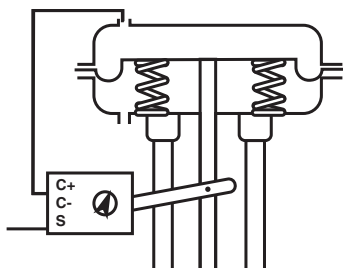
Cuando la señal de control aumenta, la presión C+ hacia el actuador *aumenta*. El vástago de la válvula se mueve hacia arriba y gira el husillo del posicionador *en sentido antihorario*. Cuando la señal de control desciende hasta cero, C+ se purga y la válvula se cierra.



Función inversa

Actuador con resorte de apertura

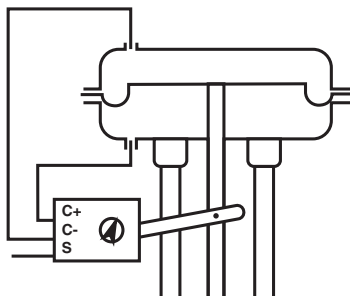
Cuando la señal de control aumenta, la presión C+ hacia el actuador *aumenta*. El vástago de la válvula se mueve hacia abajo y gira el husillo del posicionador *en sentido antihorario*. Cuando la señal de control desciende hasta cero, C+ se purga y la válvula se abre.



Posicionador de acción doble, función directa

Actuador de acción doble

Cuando la señal de control aumenta, la presión C+ hacia el actuador *aumenta*. El vástago de la válvula se mueve hacia arriba y gira el husillo del posicionador hacia la izquierda. Cuando se reduce la señal de control, la presión C- hacia el actuador *aumenta* y el husillo de la válvula se presiona hacia abajo. Si la señal de control desaparece, la presión pasa a las purgas C-, C+ y la válvula se cierra.



9.3 Conexiones eléctricas

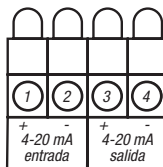
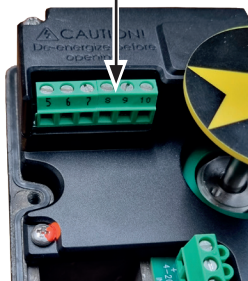
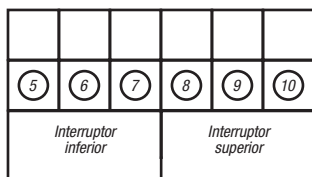
Diagrama del bloque de terminales de la serie D30. Se puede acceder al bloque de terminales (derecha) del posicionador cuando se retira la cubierta de aluminio.



Conexiones de conductos eléctricos y paso de cables:
NPT de 1/2" o
M20 x 1,5

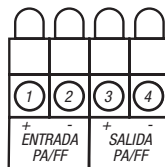
Retire el tapón negro con una moneda o un destornillador plano

Interruptor o placa remota opcional del D30



Unidad HART y no HART

Señal de entrada + 4-20mA CC
Señal de entrada - 4-20mA CC
4-20mA + retorno 13-28 VCC
4-20mA - retorno 13-28 VCC



Unidad Profibus y Fieldbus

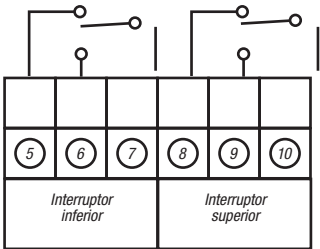
Profibus/Fieldbus +
Profibus/Fieldbus -
Profibus/Fieldbus +
Profibus/Fieldbus -



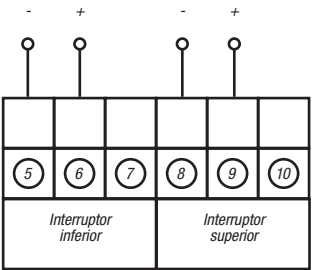
¡Advertencia! En un entorno peligroso con riesgo de explosión, las conexiones eléctricas deben cumplir con la normativa vigente.

Opción de interruptor		Número de clavijas del bloque de terminales					
		5	6	7	8	9	10
X	Sin opción de retroalimentación	na.	na.	na.	na.	na.	na.
T	Transmisor 4-20 mA, sin interruptores	na.	na.	na.	na.	na.	na.
5	Sensor Namur tipo ranura, P&F SJ2-SN	-	+	na.	-	+	na.
6	Sensor Namur tipo ranura, P&F SJ2-N	-	+	na.	-	+	na.
N	Sensor de tipo Namur V3, P&F NJ2-V3-N	-	+	na.	-	+	na.
P	Interruptores de fin de carrera de proximidad SPDT	NO	NC	Com	NO	NC	Com
S	Interruptores de fin de carrera mecánicos SPDT	NC	NO	Com	NC	NO	Com

Opciones de montaje							
RM	Placa remota (opción de retroalimentación e interruptor = x o T)	na.	na.	na.	CCW	RA	CW

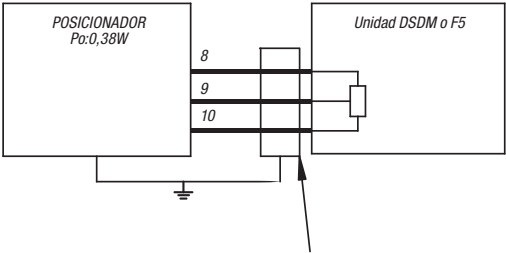


Conexión de interruptores mecánicos y de proximidad. (S,P)

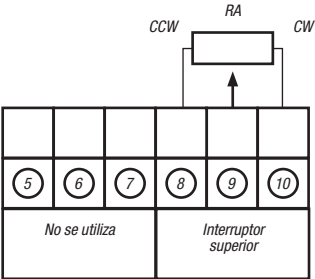


Conexión del interruptor NAMUR. (N,5,6)

Unidad remota



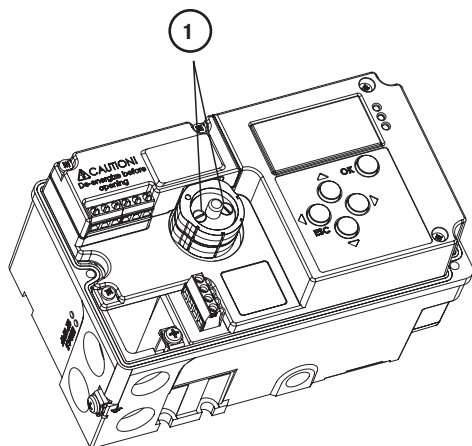
Requiere cable apantallado de menos de 10 m o 30 pies



Conexión de la unidad remota

Calibración del interruptor de fin de carrera

- Afloje los tornillos (1) y ajuste las levas.
- Ajuste primero la leva inferior y luego la superior.
- Ajuste los tornillos con un par de 0,3 Nm (1).



9.4 Directrices de cableado y conexión a tierra

Requisitos de cableado: Para la conexión de terminales, deben utilizarse cables de calibre 24-16 AWG, 0,25 mm²-1,5 mm². Los cables de calibre distinto al indicado pueden no funcionar correctamente o dañar los terminales.

Para conocer las prácticas de instalación y las longitudes de cable permitidas, consulte la última versión de la Guía de aplicación del protocolo de comunicaciones de campo HART: HART HCF LIT.

Señal de entrada: 4 – 20 mA

Respete los requisitos mínimos de tensión y carga eléctrica equivalente:

8 VCC a 20 mA versión no HART

9,4 VCC a 20 mA versión HART

El rendimiento solo está garantizado para una corriente de entrada mínima de 3,6 mA.

Se recomienda que la señal de corriente del bucle de entrada al posicionador D30 se transmita con cable apantallado. Al conectar a tierra los conductores en un solo extremo del cable se elimina el ruido ambiental y eléctrico. Conecte el cable apantallado a la fuente. El cable de blindaje debe estar aislado y asegúrese de que no está conectado al lado del posicionador.

Para Profibus, véase [página 29](#)

Para Foundation Fieldbus, véase [página 31](#)

9.5 Tornillos de puesta a tierra

Los tornillos de conexión a tierra, situados en el interior de la tapa del posicionador y cerca de las conexiones de los conductos eléctricos, deben utilizarse para proporcionar a la unidad una referencia de tierra adecuada y confiable. Conecte esta toma de tierra a la misma referencia de tierra que el conducto eléctrico metálico. Además, el conducto eléctrico metálico debe estar conectado a tierra en ambos extremos de su recorrido.

Nota: No se debe utilizar ninguno de los tornillos de tierra del posicionador para terminar los cables de señal apantallados. Los cables apantallados deben terminarse únicamente en la fuente de señal.



9.6 Compatibilidad electromagnética

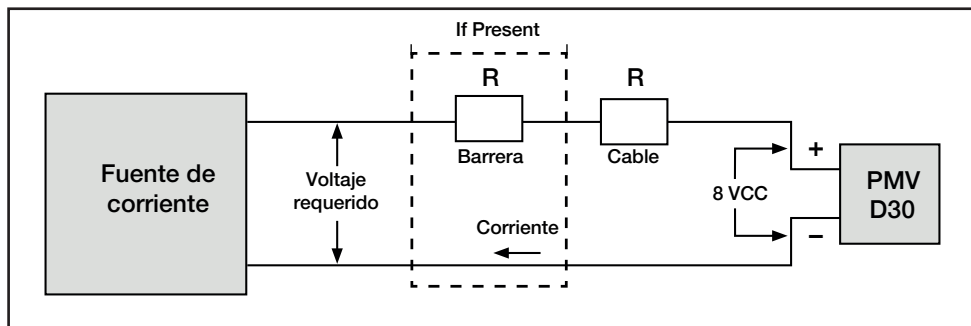
El posicionador digital PMV D30 se ha diseñado para funcionar correctamente en campos electromagnéticos (EM) que se encuentran en entornos industriales típicos. Se debe tener cuidado para evitar que el posicionador se utilice en entornos con intensidades de campos electromagnéticos excesivamente altas (superiores a 10 V/m). Los dispositivos EM portátiles, como las radios de mano bidireccionales, no deben utilizarse a menos de 30 cm del dispositivo.

Asegúrese de que el cableado y las técnicas de blindaje de las líneas de control sean las adecuadas,

y aleje las líneas de control de las fuentes electromagnéticas que puedan causar ruido no deseado.

Se puede utilizar un filtro de línea electromagnético para eliminar aún más el ruido.

En caso de descarga electrostática intensa cerca del posicionador, se debe inspeccionar el dispositivo para garantizar su correcto funcionamiento. Es posible que sea necesario recalibrar el posicionador PMV D30 para restablecer el funcionamiento.



9.7 Voltaje requerido

El voltaje de salida requerido corresponde al límite de voltaje que puede proporcionar la fuente de corriente. Un sistema de bucle de corriente está formado por la fuente de corriente, la resistencia del cableado, la resistencia de barrera (si hubiese) y la impedancia del PMV D30.

El PMV D30 requiere que el sistema de bucle de corriente permita una caída de 8,0-9,4 VCC a través del posicionador a la corriente máxima del bucle.

Voltaje = Voltaje requerido (@Corriente_{MAX})

- Corriente_{MAX} (R_{barrera} + R_{cable})

Para soportar al PMV D30, la tensión calculada debe ser superior a 9,4 VCC para D30 HART y 8 VCC para no HART.

Ejemplo: Voltaje requerido de DCS = 19 V

$$R_{barrera} = 300 \, \Omega$$

$$R_{cable} = 25 \, \Omega$$

$$CORRIENTE_{MAX} = 20 \, \text{mA}$$

$$\text{Voltaje} = 19 \, \text{V} - 0,020 \, \text{A} (300 \, \Omega + 25 \, \Omega) = 12,5 \, \text{V}$$

Este sistema es compatible con el PMV D30, ya que la tensión de 12,5 V es superior a la requerida de 8 VCC para no HART y de 9,4 VCC para HART.



ATENCIÓN: Nunca conecte una fuente de voltaje directamente a las terminales del posicionador. Esto puede producir daños permanentes en la placa de circuitos.

Para determinar si el bucle soportará al PMV D30, realice el siguiente cálculo:

10. Control

10.1 D30 5 botones

El control del posicionador se realiza a través de los cinco botones y de la pantalla, a los que se accede cuando se retira la tapa de aluminio.

En funcionamiento normal, la pantalla muestra el valor actual. Pulse el botón ESC durante dos segundos para mostrar el menú principal.

Utilice los botones  para navegar por el menú principal y los submenús.

El menú principal se divide en un menú básico y un menú completo.

10.1.1 Otras funciones

ESC

Permite salir del menú sin realizar ninguna modificación (mientras no se confirmen las modificaciones con OK).

FUNC

Para seleccionar la función y cambiar de parámetros.

OK

Para confirmar la selección o cambiar de parámetros.

INDICADOR DE MENÚ

Muestra la posición de la fila actual del menú.

IN SERVICE (EN SERVICIO)

El posicionador sigue la señal de entrada. Este es el estado normal cuando el posicionador está funcionando.

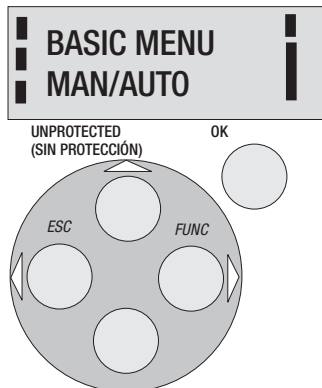
OUT OF SERVICE (FUERA DE SERVICIO)

El posicionador no sigue la señal de entrada. Los parámetros críticos se pueden cambiar.

MANUAL

El posicionador se puede accionar manualmente mediante los botones. Consulte la sección "Man/Auto", [página 36](#).

FUERA DE SERVICIO
MANUAL



UNPROTECTED (SIN PROTECCIÓN)

La mayoría de los parámetros se pueden modificar cuando el posicionador se encuentra en la posición "Sin protección". Sin embargo, los parámetros críticos se bloquean cuando el posicionador se encuentra en la posición "En servicio".

Color de LED (R = Rojo, Y = Amarillo, G = Verde)

Códigos durante el estado "En servicio"			
	R		La posición real de la válvula difiere de la posición solicitada/establecida
	Y		Válvula totalmente abierta/cerrada mediante la opción Cut Off (Corte) (= OK)
	G		Posición de la válvula de control (= OK)

Códigos durante el estado "Fuera de servicio"			
	R	Y	Señal de entrada no calibrada
	Y	G	Señal de retroalimentación no calibrada
	Y	Y	Fuera de servicio (= OK)

Alarma de calibración			
	R	G	No hay movimiento de retroalimentación. Verifique la conexión del actuador al posicionador
	R	Y	No hay aire disponible *(alarma disponible solo cuando hay sensores de presión instalados)
R	G	G	No hay conexión con el potenciómetro. Verifique el cable del potenciómetro dentro del posicionador.
R	Y	Y	No hay relé de aire. Verifique el cable dentro del posicionador.
R	Y	G	Potenciómetro no calibrado. Vaya a Calibrate-> Expert->Pot en el menú LCD.

10.1.2 Indicador de menú

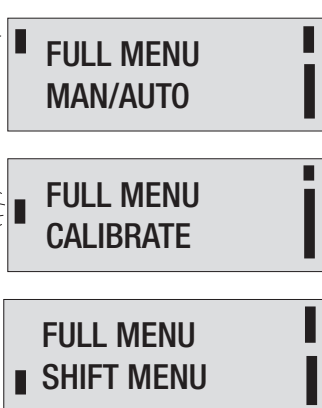
Hay indicadores a ambos lados de la pantalla de visualización que indican lo siguiente:

Parpadeando en la posición *Fuera de servicio*

Parpadeando en la posición *Manual*

Mostrado en la posición *Sin protección*

Los indicadores en el lado derecho muestran la posición en el menú actual.



10.1.3 Menús

Para mostrar los menús, puede seleccionar:

- *Basic Menu (Menú básico)*, lo que significa que puede navegar por cuatro opciones de menús diferentes

- *Full Menu (Menú completo)*, que consta de diez pasos. Utilice Shift Menu (Cambiar menú) para navegar por los elementos del menú.

El Menú completo se puede bloquear mediante una clave.

Los menús principales se muestran en la próxima página y los submenús en las páginas siguientes.

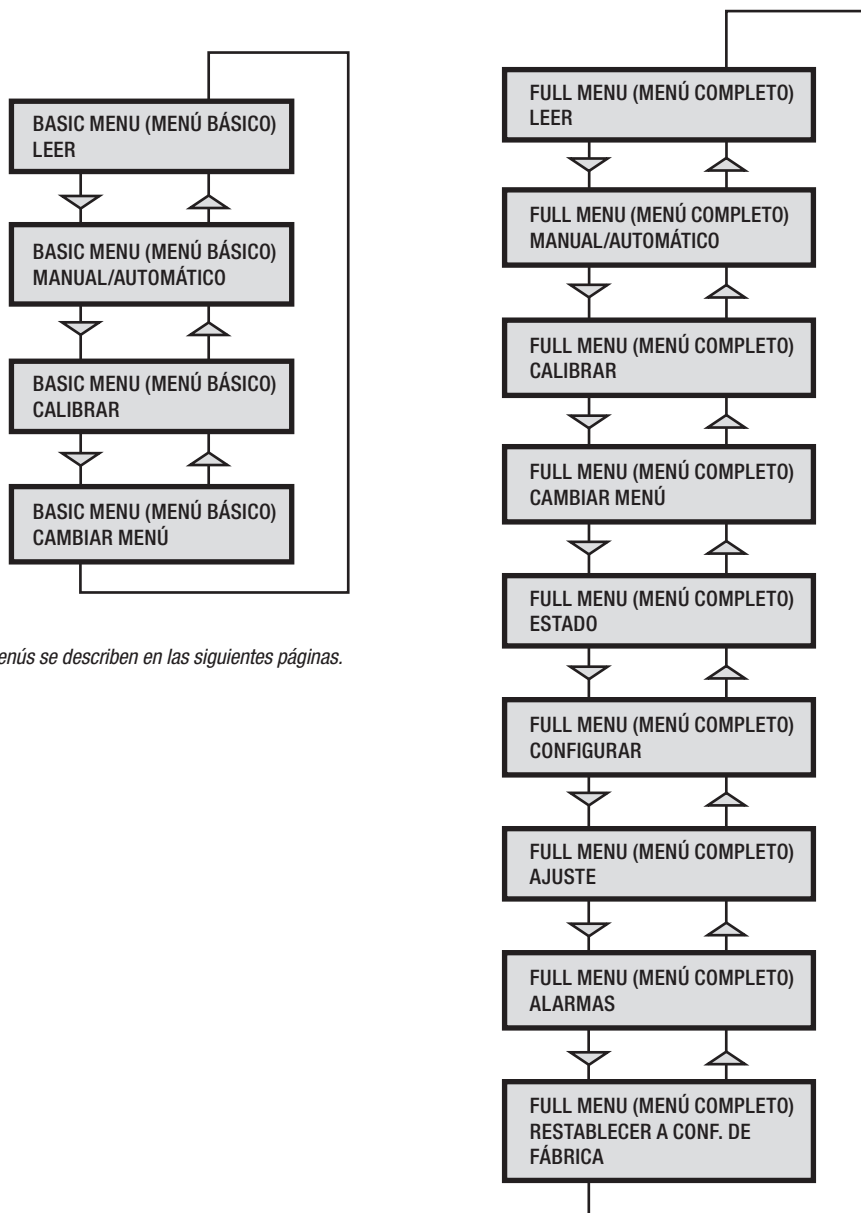
10.1.4 Cambio de valores de los parámetros

Se cambian pulsando   hasta que parpadee la figura deseada.

Pulse   para acceder a la figura deseada. Confirme pulsando OK.

Se puede deshacer un cambio pulsando el botón *ESC*, que lo lleva de vuelta al menú anterior.

10.1.5 Sistema de menús



Los menús se describen en las siguientes páginas.

**BASIC MENU (MENÚ BÁSICO)
CALIBRAR**

Primer inicio

En el menú básico aparece automáticamente "Calibrate" (Calibrar) la primera vez que se enciende. Puede seleccionarse en el menú básico o en el menú completo en cualquier momento.

Sugerencia: Calibración rápida instantánea

El D30 se puede calibrar instantáneamente presionando los botones superior e inferior durante 5 segundos (ver imagen). La función está disponible desde cualquier posición de menú.

La autocalibración completa dura unos minutos, dependiendo del tamaño del actuador, e incluye la calibración del límite final (cero y rango), el ajuste automático (establece dinámicamente los parámetros de control para el paquete accionado que controla el posicionador) y una comprobación de la velocidad de movimiento. Inicie la calibración automática seleccionando *Auto-Cal* y después responda a las preguntas de la pantalla pulsando *OK* o la flecha correspondiente. Después de la calibración, el rendimiento de posición se puede ajustar cambiando la configuración de ganancia. Véase [página 32](#).

Mensajes de error de calibración

Si se produce un error durante la calibración, se puede ver uno de los siguientes mensajes de error:

No movement/press ESC to abort (Sin movimiento/Oprima ESC p/abortar)

Por lo general es el resultado de un problema de suministro de aire al actuador, una válvula o actuador atascado, o un montaje o acoplamiento incorrecto. Verifique que el suministro de aire al posicionador sea el adecuado, que la tubería esté apretada, que el tamaño del actuador sea el adecuado y que el acoplamiento y la disposición de montaje sean los adecuados.

Pot uncalibrated/press ESC to abort (Potenciómetro no calibrado/Oprima ESC p/abortar)

El potenciómetro está fuera de rango. El potenciómetro está alineado usando el menú Calibrate - Expert - Pot. La secuencia de calibración se debe reiniciar una vez corregido el error.



Calibración rápida instantánea

Primer inicio, Profibus PA

Para Profibus PA, conecte la señal de entrada en las posiciones 1 y 2 del bloque de terminales. Consulte la sección del manual Conexiones eléctricas.

En el menú SETUP/Device data/Profibus: cambie la dirección de 126 a cualquier número entre 1 y 125. Nunca utilice el mismo número con más de una unidad. Instale los valores en modo a prueba de fallos para permitir la comunicación en caso de pérdida de señal. Calibre la unidad.

Los archivos GSD están disponibles en nuestra página web www.pmv.nu

Para instalar el archivo D30_PROFIBUS.DDL en Siemens SIMATIC PDM.

1. Mueva los archivos al directorio donde está ubicado el archivo DeviceInstall.exe.
2. Ejecute DeviceInstall.exe.

Parámetro	Descripción		BYTE
SP	Punto de referencia	El SP (Punto de referencia) tiene 5 bytes, 4 bytes para el valor flotante y un byte de estado. El byte de estado tiene que ser 128 (0x80Hex) o superior para que el D30 lo acepte.	4+1=5
READBACK (Retroalimentación sobre el estado actual)	Posición	El READBACK tiene 5 bytes, 4 bytes para el valor flotante y un byte de estado.	4+1=5
POS_D	Posición digital	Devuelve la posición real como un valor digital con las siguientes definiciones 0 = No inicializado 1 = Cerrado 2 = Abierto 3 = Intermedio	2
CHECKBACK (Confirmación de acción ejecutada correctamente)		Información detallada del dispositivo, codificado bit a bit. Pueden ocurrir varios mensajes al mismo tiempo.	3
RCAS_IN	Entrada en cascada remota	La RCAS_IN tiene 5 bytes, 4 bytes para el valor flotante y un byte de estado.	4+1=5
RCAS_OUT	Salida en cascada remota	La RCAS_OUT tiene 5 bytes, 4 bytes para el valor flotante y un byte de estado.	4+1=5

Tabla de bytes de estado

MSB		LSB						Significado	Información del D30	
0	0	0	0	1	0	x	x	No conectado		
0	0	0	0	1	1	x	x	Falla del dispositivo	Falla del módulo PROFIBUS PA	
0	0	0	1	0	0	x	x	Falla del sensor	Sin valor del sensor	
0	0	0	1	1	1	x	x	Fuera de servicio	Bloque de función IA en modo O/S	
1	0	0	0	0	0	x	x	Bueno - No en cascada	Valor medido OK	Todos los valores de alarma utilizados
1	0	0	0	0	0	0	0	OK		
1	0	0	0	1	0	0	1	Por debajo del límite inferior "Lo"	Alarma de advertencia	
1	0	0	0	1	0	1	1	Por encima del límite superior "Hi"	Alarma de advertencia	
1	0	0	0	1	1	0	1	Lo-Lo	Alarma crítica	
1	0	0	0	1	1	1	1	Hi-Hi	Alarma crítica	

Ejemplo SP = 43,7% y 50%

Float (Flotante)	Hex (Hexagonal)	Status (Estado)
43,7	42 2E CC CD	80
50,0	42 48 00 00	80

(FF) Bloques de función de Foundation Fieldbus

Los bloques de función son conjuntos de datos clasificados por función y uso. Pueden conectarse entre sí para resolver un proceso de control, o a un DCS de control. Para obtener una buena introducción y comprensión de FF, visite www.fieldbus.org y descargue el documento "Technical Overview" de las páginas anteriores de FF.

(TB) Bloque del transductor

El TB contiene datos específicos de la unidad. La mayoría de los parámetros son los mismos que los que se encuentran en la pantalla. Los datos y el orden de los datos varían de un producto a otro. Los parámetros del punto de referencia (SP) y valor de proceso (PV) del bloque AO se transmiten al TB a través de un canal. El TB tiene que estar en AUTO para que el bloque AO esté en AUTO.

El posicionador debe estar en modo menú automático y en servicio para ser controlado desde el Fieldbus. Si el posicionador se encuentra en modo menú manual, el bloque del transductor se verá forzado a la sobrescritura local (LO). De esta manera una persona en el campo podrá controlar el posicionador desde el teclado, sin colisión con un bucle de control.

(RB) Bloque de recursos

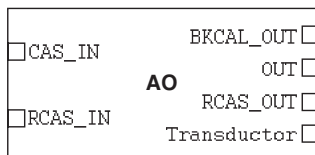
El RB es un conjunto de parámetros que son iguales para todas las unidades y productos. Los valores del RB definen la información de la unidad que concierne al protocolo Fieldbus, como MANUFAC_ID, que informa el identificador único del fabricante. Para Flowserve es 0x464C53. El RB tiene que estar en AUTO para que el bloque AO esté en AUTO.

(AO) Bloque de salida analógica

El bloque AO sigue el estándar de Fieldbus Foundation sobre el contenido y la acción. Se utiliza para transferir los puntos de referencia (SP: setpoints) desde el bus al posicionador.

CAS_IN (entrada en cascada) y RCAS_IN (entrada en cascada remota) se seleccionan como entradas al bloque AO dependiendo del parámetro MODE_BLK. La entrada seleccionada se transmitirá al parámetro SP del bloque AO. BKCAL_OUT (back calculated output) es una salida retrocalculada que se puede devolver a un objeto de control para poder evitar los saltos de control. Normalmente el BKCAL_OUT se ajusta para ser el valor de proceso (PV) del bloque AO, es decir, la posición real medida de la válvula. OUT es la salida principal calculada del bloque AO. Durante una

Visión
general del
bloque AO



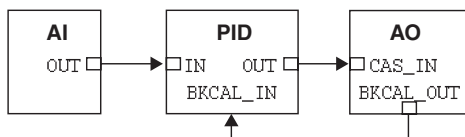
acción limitada (rampa) del bloque AO, el parámetro RCAS_OUT suministrará el punto de referencia final y el parámetro OUT será la salida limitada. El bloque del transductor se conecta a través de un canal al bloque AO. A través de este canal se transmiten los valores OUT y SP.

Para poner el bloque AO en AUTO, el TB y el BR tienen que estar en AUTO. Además, se debe programar el bloque AO. Utilizando el Configurador de Instrumentos Nacionales (National Instruments Configurator), la programación puede realizarse añadiendo la unidad a un proyecto y después pulsando el ícono "Upload to device" (Cargar en el dispositivo).

Para escribir un valor de referencia a mano, añada Man al parámetro MODE->Permitted parameter, y después elija MODE->Target to Man. Asegúrese de que la unidad esté programada.

Ejemplo

Un control de bucle de bloque FF típico puede ser similar al siguiente: Donde el posicionador está representado por el bloque AO.



BASIC MENU (MENÚ BÁSICO)
CALIBRAR



El contenido del menú se muestra en la próxima página. A continuación, se describen los diferentes textos de los menús.

Auto-Cal (Autocalibración)

Ajuste automático y calibración de las posiciones finales

Start tune (Iniciar ajuste)

Inicia el ajuste. Las preguntas o comandos se muestran durante la calibración. Seleccione el tipo de movimiento, función, etc. con  y confirme con OK como se muestra en el gráfico de la página siguiente.

Lose prev value? OK?

Una advertencia de que el valor establecido previamente se perderá (no durante el primer ajuste automático).

Direction? (¿Dirección?) Air-to-open (Aire a abierto)

Se selecciona para la función directa.

Direction? (¿Dirección?) Air-to-close (Aire a cerrado)

Se selecciona para la función inversa.

In service? (¿En servicio?) Pulse OK

Calibración finalizada Pulse OK para iniciar el funcionamiento del posicionador (si se pulsa ESC, el posicionador asume la posición "Fuera de servicio" pero se mantiene la calibración).

TravelCal (CalibRecorr)

Calibración de las posiciones finales

Start cal (Inicio cal.)

Inicia la calibración de la posición final.

Lose prev value? OK?

Una advertencia de que el valor establecido previamente se perderá. Confirme con OK. Se inicia la secuencia de calibración.

In service? (¿En servicio?) Pulse OK

Calibración finalizada Pulse OK para comenzar el funcionamiento del posicionador (Si se pulsa ESC, el posicionador asume la posición "Fuera de servicio" pero se mantiene la calibración).

Perform (Ejecutar)

Setting gain (Configuración de la ganancia)

Normal

100% gain (100% de ganancia)

Ejecute G, F, E, D, C, B, A

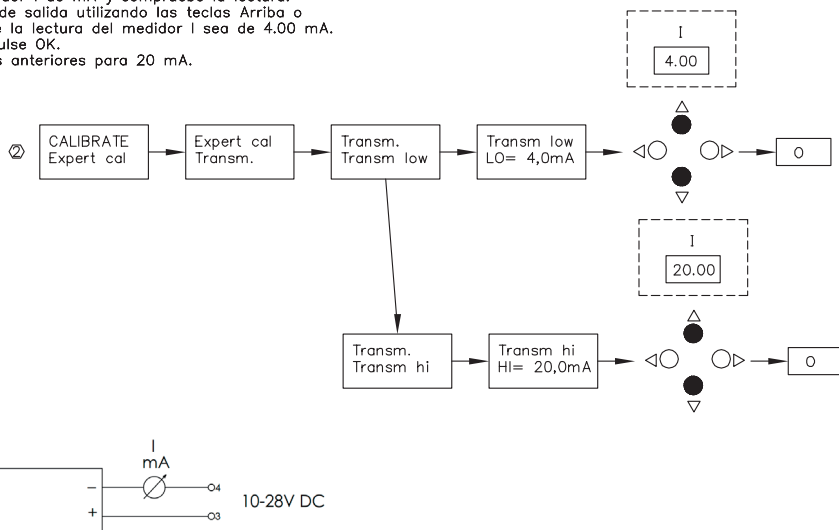
Posibilidad de seleccionar una ganancia inferior o superior en pasos. El ajuste de forma predeterminada es D. A es la ganancia más baja y G la más alta.

Nota: El P.I.D. original se mostrará siempre en la pantalla

Opción de retroalimentación

Calibración del transmisor de 4-20 mA

Vaya al menú que se muestra en el diagrama.
Conecte el medidor I de mA y compruebe la lectura.
Ajuste la señal de salida utilizando las teclas Arriba o Abajo hasta que la lectura del medidor I sea de 4.00 mA.
Para finalizar, pulse OK.
Repita los pasos anteriores para 20 mA.



El valor del transmisor de 4-20 mA no se mostrará en el LED D30.
Solo en medidor de mA externo.

Calibración experta

Al pasar al modo "ExpertCal", recorra la lista de parámetros descrita a continuación.

Establezca los valores cuando sea procedente. Confirme pulsando OK.

Set point LO (Punto de ajuste Bajo): Utilice el calibrador establecido en 4 mA (o establezca otro valor en la pantalla). Pulse OK.

Set point HI (Punto de ajuste Alto): Utilice un calibrador de 20 mA (o establezca otro valor en la pantalla). Pulse OK.

Pressure LO (Presión Baja): Utilice un suministro de 1,4 bar (20 psi) (o establezca otro valor en la pantalla). Pulse OK. La lectura de la presión solo es posible en D30 con sensor de presión integrado.

Pressure HI (Presión Alta): Utilice un suministro de 8 bar (115 psi) (o establezca otro valor en la pantalla). Pulse OK. La lectura de la presión solo es posible en D30 con sensor de presión integrado.

Transmitter (Transmisor): Conecte a 10-28 VCC Conecte un medidor externo de mA al bucle. Lea el valor bajo en el medidor de mA y ajústelo con las teclas de arriba/abajo. Pulse OK para establecer el valor bajo.

Repita el procedimiento para establecer el valor alto. Vea también el video en www.pmv.nu

Pot (Potenciómetro): Ajuste del potenciómetro, consulte la sección 5.

Vea también el video en www.pmv.nu

Full reset (Reseteo completo): Restablece todos los valores definidos y accede al modo de configuración de fábrica. Para restablecer solo los valores, utilice FACT SET en el menú principal. Véase más abajo.

El contenido del menú se muestra en las figuras de la derecha y los textos se describen a continuación:



Los valores actuales se pueden leer en Read Menu y algunos valores se pueden restablecer.

Pos Muestra la posición actual
Set&pos Establece el punto de referencia y la posición
Set&dev Establece el punto de referencia y la desviación
Pos Graph Muestra el gráfico de la posición
Temp Muestra la temperatura actual

Statistics

n cycles Muestra el número de ciclos.
 1 ciclo = [movimiento de válvula + cambio de dirección + movimiento en dirección opuesta] independientemente del tamaño de cada movimiento/carrera.

Acc travel Recorrido = [% de desplazamiento acumulado de la válvula/100].
 Ejemplo: subir 60 % + bajar 40 %
 => Recorr. acum. = 1

mean dev Muestra la desviación acumulada en %

m.abs dev Muestra la desviación absoluta acumulada en %

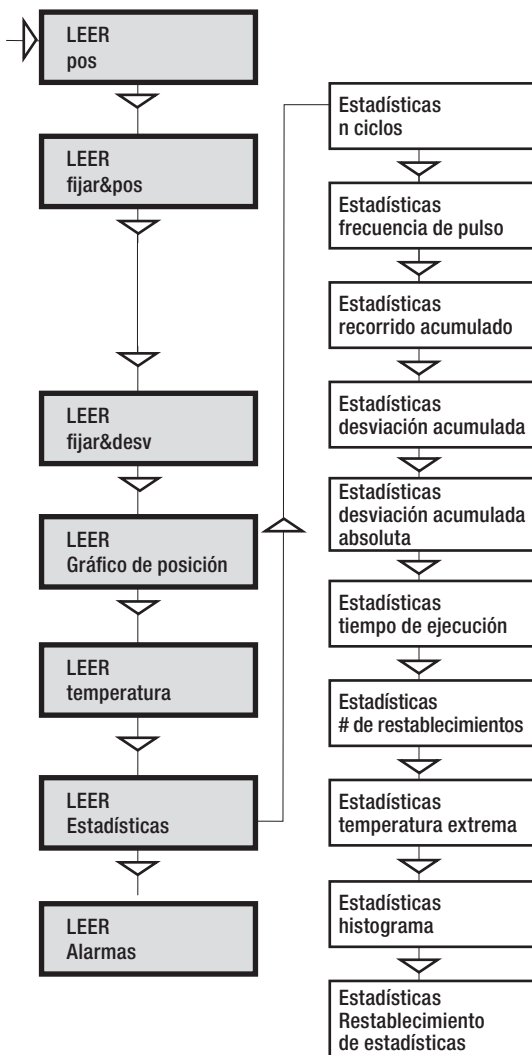
of resets Muestra el número de restablecimientos

runtime Muestra el tiempo de ejecución acumulado durante el último restablecimiento

extr temp Muestra la temperatura extrema mínima y máxima

Histogram Muestra la posición y el tiempo para el valor de posición

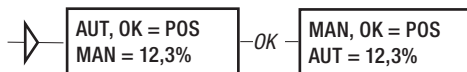
Alarms Muestra las alarmas disparadas





El menú Man/Auto se utiliza para cambiar entre los modos manual y automático.

El contenido del menú se muestra en las figuras de la derecha y los distintos textos se describen a continuación:



AUT, OK = MAN

Posicionador en modo automático

MAN, OK = AUT

Posicionador en modo manual

En el modo *MAN*, el valor de POSICIÓN se puede cambiar utilizando  . Los botones aumentan o disminuyen el valor en pasos. El valor también se puede cambiar de la misma manera que para los otros valores de parámetros, como se describe en la página 30.

Otras funciones

C+ se puede abrir completamente pulsando  e inmediatamente *OK* al mismo tiempo.

C- se puede abrir completamente pulsando  y *OK* simultáneamente.

C+ and C- se pueden abrir completamente para una limpieza por soplado pulsando   y *OK* simultáneamente.

Nota: Al cambiar entre el modo *MAN* y *AUT*, debe presionarse el botón *OK* durante 3 segundos.

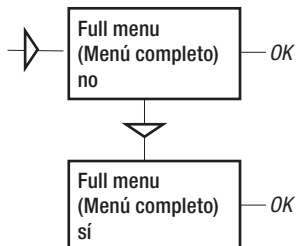


A través de Shift Menu (Cambiar configuración) se puede elegir entre el menú básico y el menú completo.

El contenido del menú se muestra en las figuras de la derecha y los distintos textos se describen a continuación:

No Menú completo seleccionado.

Yes Menú básico seleccionado.



Nota: El Menú se puede bloquear con una clave, consulte el menú Setup (Configuración).

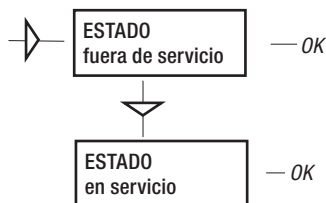


El menú Status se utiliza para seleccionar si el posicionador está o no en servicio.

El contenido del menú se muestra en las figuras de la derecha y los distintos textos se describen a continuación:

out of service Posicionador fuera de servicio. Indicador intermitente en la esquina superior izquierda de la pantalla.

in service Posicionador en servicio. Los parámetros críticos no se pueden cambiar.



Nota: Al cambiar entre *In service* y *Out of service*, debe presionarse el botón *OK* durante 3 segundos.

**FULL MENU (MENÚ COMPLETO)
CONFIGURAR**

El menú Setup (Configuración) se utiliza para realizar varios ajustes.

El contenido del menú se muestra en el gráfico de la página siguiente y los distintos textos se describen a continuación:

Actuador	Tipo de actuador	Tamaño del actuador	Tiempo de espera
Rotativo	Actuador rotativo	Pequeño	10 s
Lineal	Actuador lineal	Mediano	25 s
		Grande	60 s
		Extragrande	180 s

Palanca

Recorrido de la palanca

Solo para el actuador lineal

Longitud del recorrido para conseguir una correcta visualización. Solo se necesita la entrada en caso de que el valor de visualización se encuentre desactivado.

Nivel de calibración

Calibración de las posiciones para conseguir una correcta visualización.

Dirección

Directa

Función directa (el aumento de la señal se abre). El indicador/husillo gira en sentido antihorario.

Inversa

Función inversa

Carácter

Lineal

Igual %

Apertura rápida

Raíz cuadrada

Curvas que muestran la posición como una función de la señal de entrada.

Ver diagrama.

Personalizado

Crear curva propia.

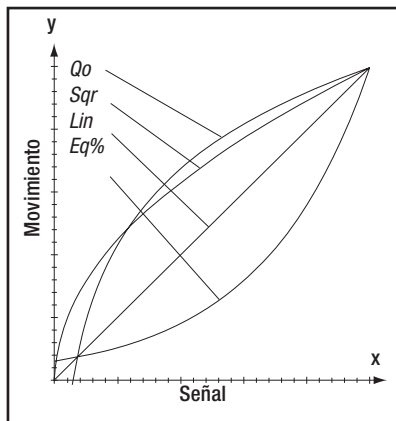
Carácter personalizado

Nro. de puntos

Especificar número de puntos
(3, 5, 9, 17, o 33)

Curva person.

Introducir los valores en los ejes X e Y.



Rango actual (usar esta función para dividir el rango)

0%=4,0 mA

100%=20,0 mA

Posibilidad de seleccionar qué valores de señal de entrada corresponderán a un movimiento del 0% y del 100%, respectivamente.

Ejemplos de configuraciones: 4 mA = 0%, 12 mA = 100%, 12 mA = 0%, 20 mA = 100%.

Trvl range (Rango del recorrido)	Configuración posiciones finales
0%=0,0%	Seleccionar Fuera de servicio. Ajustar el valor porcentual para la posición final deseada (p. ej. 3%).
Set 0%	Seleccionar En servicio. Conectar calibrador. Avanzar hasta la posición final deseada (0%) y pulsar OK.
100%=100,0%	Seleccionar Fuera de Servicio. Ajustar el valor porcentual para la posición final deseada (p. ej. 97%).
Set 100%	Seleccionar En servicio. Conectar calibrador. Avanzar hasta la posición final deseada (100%) y pulsar OK.

Trvl ctrl (Control del recorrido)	Comportamiento en la posición final establecida
Set low	Establecer un valor bajo. Elegir entre Free (Libre) (el posicionador controlará hasta que se alcance una parada mecánica), Limit (Límite) (parada en la posición final establecida) y Cut Off (Corte) (valor predeterminado que va directamente a una parada mecánica en un punto de ajuste redefinido).
Set high	Establecer un valor alto. Similar a "Set low".
Values (Valores)	Seleccionar posición Cut off (Corte) y Limit (Límite) en las respectivas posiciones finales.

Passcode (Clave) Configuración de una clave para acceder al menú

Se pueden utilizar los números entre 0000 y 9999 como claves. 0 = no se requiere una clave.

Appearance (Aspecto)	En pantalla
Language (Idioma)	Seleccionar el idioma del menú.
Units (Unidades)	Seleccionar unidades.
Def. Display (Pantalla)	Seleccionar valores para mostrarse durante el servicio. La pantalla vuelve a este valor 10 minutos después de realizar cualquier cambio.

Start menu	Iniciar en Basic menu o Full menu.
Orient	Orientación del texto en la pantalla.
Par mode (Modo de par)	Mostrar los parámetros de control como P, I, D o K, Ti, Td.

Devicedata (Datos del dispositivo)

HW rew (Rev. del hardware)	Parámetros generales del software.
SW rew (Rev. del software)	
Capacidad	
HART	Menú con parámetros HART. Solo modificable con el comunicador HART. Es posible leer desde la pantalla.

Profibus PA

Status	Indica el estado actual
Device ID (Identificación del dispositivo)	Número de serie
Address (Dirección)	1-126
Tag (Etiqueta)	ID asignado
Descriptor	Descripción de la ID
Date	Fecha de publicación del software
Seguridad	Valor = posición predefinida Tiempo = Tiempo establecido +10 s = tiempo antes del movimiento Acción de válvula = seguridad (posición predefinida) o último valor (posición actual) Alarm out (Salida alarma) = On/off

Foundation Fieldbus

Device ID (ID del dispositivo)	Número de serie
Nod address (Dirección nod)	Dirección en el bus proporcionada por el sistema DCS
TAG–PD_TAG	Nombre proporcionado por el sistema DCS
Descriptor	Posicionador D30
Date	Fecha de publicación del software
Sim jumper	Puente de simulación, funcionalidad de simulación FF activada = ON

**FULL MENU (MENÚ COMPLETO)
AJUSTE**



El contenido del menú se muestra en el gráfico de la página siguiente y los distintos textos se describen a continuación:

Close time (Tiempo hasta cerrado) Tiempo mínimo desde totalmente abierto a cerrado.

Open time (Tiempo hasta abierto) Tiempo mínimo desde cerrado a totalmente abierto.

Deadband (Banda muerta) Establecimiento de la banda muerta. Mín. 0,1%.

Expert Ajustes avanzados.

Control Ver explicaciones más abajo.

Togglestep Herramienta de prueba para verificar las funciones. Superpone una onda cuadrada al valor establecido.

Self test (Autoprueba) Prueba interna del procesador

Undo (Deshacer) Se pueden leer los últimos 20 cambios.

Parámetros P, I, D y K, T_i, T_d

Si se modifica una de las ganancias, el valor correspondiente en el otro conjunto de ganancias se modifica en consecuencia.

**FULL MENU (MENÚ COMPLETO)
ALARMAS**

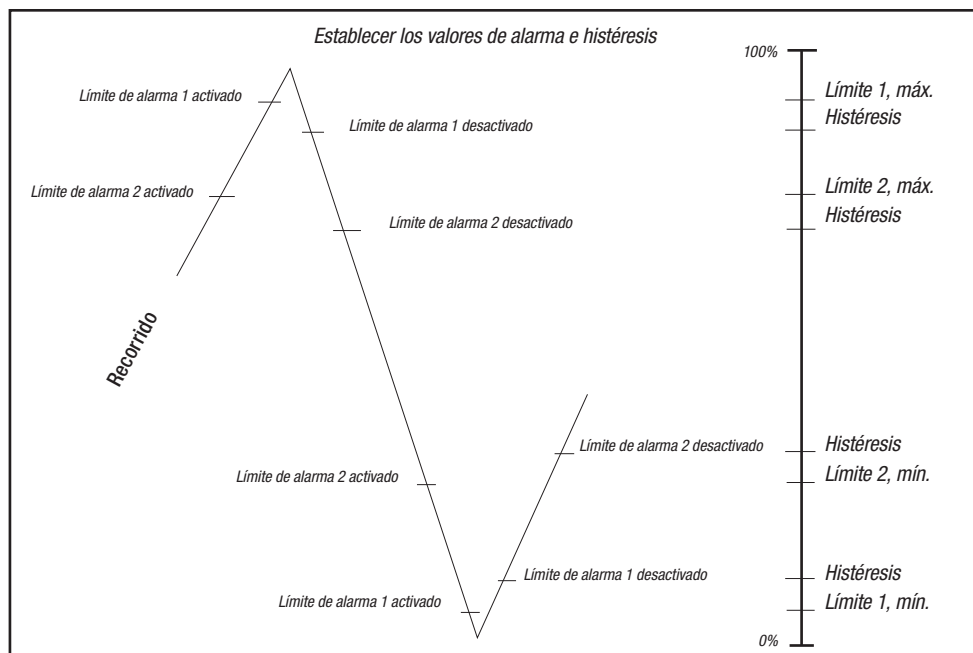
El contenido del menú se muestra en el gráfico de la página siguiente y los distintos textos se describen a continuación:

Deviation Alarma activada cuando ocurre una desviación
On/Off Alarma activada/desactivada.
Distance Distancia permitida antes de que se active la alarma.
Time Tiempo de desviación total antes de que se active la alarma.
Alarm out Seleccionar ON/OFF ofrece la salida en los terminales.
Valve act Comportamiento de la válvula cuando se activa la alarma.

Limit 1 (Límite 1) Alarma por encima o por debajo de un determinado nivel.
On/Off Activación y desactivación de la alarma.
Minipos Configuración de la posición mínima deseada.
Maxpos Configuración de la posición máxima deseada.
Hysteresis Histéresis deseada.
Alarm on Seleccionar ON/OFF ofrece la salida en los terminales.
Valve act Comportamiento de la válvula cuando se activa la alarma.

Véase diagrama a continuación.

Limit 2 (Límite 2) Véase *Límite 1*.



<i>Temp</i>	<i>Alarma en función de la temperatura</i>
On/Off	Alarma en función de la temperatura activada o desactivada.
Low temp (temperatura baja)	Ajuste de la temperatura.
High temp (temperatura alta)	Ajuste de la temperatura.
Hysteresis	Histéresis permitida.
Alarm out	Seleccionar ON/OFF ofrece la salida en los terminales.
Valve act	Comportamiento de la válvula cuando se activa la alarma.

Valve act (Acción válvula)	
No action (Ninguna acción)	Solo alarma generada. Operaciones no afectadas.
Go to open (Ir a abierto)	La válvula se mueve hasta el 100%. El posicionador cambia a la posición Manual.
Go to close (Ir a cerrado)	La válvula se mueve hasta el 0%. El posicionador cambia a la posición Manual.
Manual (Manual)	La válvula permanece en una posición sin modificar. El posicionador cambia a la posición Manual.

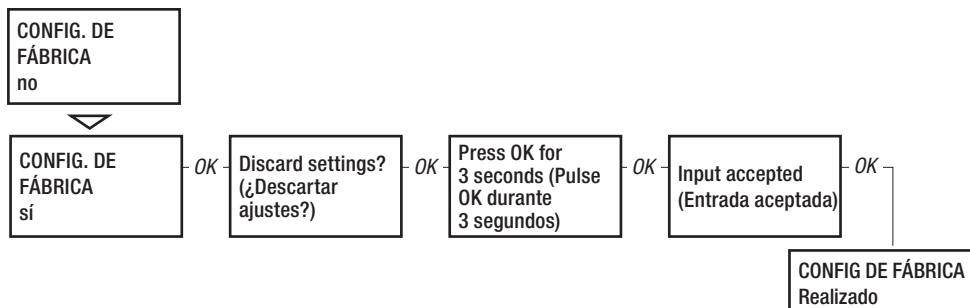
**FULL MENU (MENÚ COMPLETO)
RESTABLECER A CONF. DE FÁBRICA**

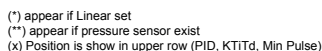


El contenido del menú se muestra en el gráfico a continuación.

Los valores predeterminados que se fijaron en la entrega se pueden restablecer utilizando el menú Fact Set (Configuración de fábrica).

Los valores de la calibración y de otros ajustes se perderán.





11. Mantenimiento/Servicio

En caso de trabajos de mantenimiento, sustitución de una placa de circuito, etc., puede ser necesario desmontar y volver a montar varias piezas del posicionador. Este procedimiento se describe en las páginas siguientes.

Lea las instrucciones de seguridad en las **páginas 4 y 5** antes de comenzar a trabajar en el posicionador.

La limpieza es esencial cuando se trabaja con el posicionador. La contaminación de los conductos de aire provocará inevitablemente perturbaciones en el funcionamiento. No desmonte la unidad más de lo que se describe aquí.

NO desmonte el bloque de válvulas porque su funcionamiento se verá afectado.

Cuando se trabaja con el posicionador D30, el área de trabajo debe estar equipada con protección ESD antes de comenzar el trabajo.

Los trabajos en el D30 pueden anular la garantía



Siempre desconecte el aire y los suministros eléctricos antes de comenzar cualquier trabajo.



Consulte la sección de condiciones especiales para un uso seguro y sobre las piezas de repuesto en la **página 5**.

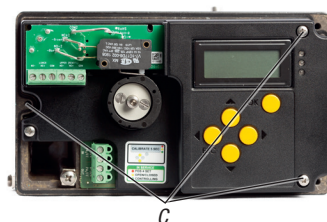
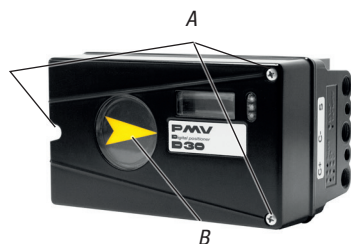
Póngase en contacto con una oficina de Flowserve para obtener información sobre los procedimientos adecuados. www.pmv.nu o infopmv@flowserve.com

11.1 Desmontaje del D30

Cómo retirar la tapa y la tapa interna

- Desenrosque los tornillos **(A)** y retire la tapa. Para el montaje de la tapa, consulte la **página 5**. Ajuste los tornillos a 0,7 Nm.
- Saque el puntero de flecha, **(B)**.
- Desenrosque los tornillos **(C)** y retire la tapa interna. Al reinstalar la cubierta interna, ajuste los tornillos a 0,3 Nm.
- Si está equipado con interruptores, retire la pila de levass

Nota: Si se retira la cubierta interna, quedará anulada la garantía.



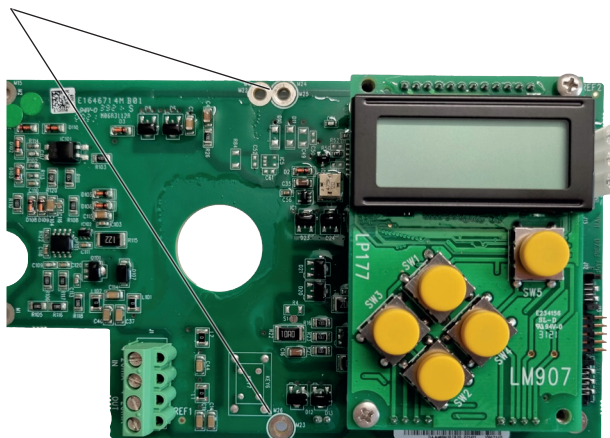
11.2 Placas de circuito impreso (PCI)



¡Advertencia! Desconecte o apague la alimentación eléctrica antes de iniciar cualquier trabajo.

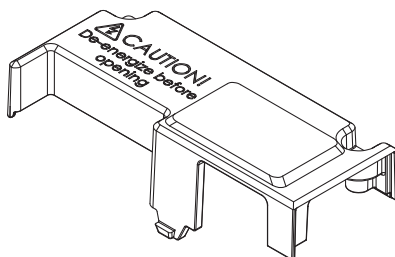
- Levante la placa de circuito impreso de la pantalla.
- Suelte las conexiones de los cables con mucho cuidado.
- Desenrosque los dos tornillos B y levante la placa de circuito.
- Al reinstalar la placa de circuito, ajuste los tornillos a 0,3 Nm.

B

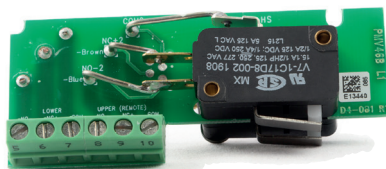


11.3 Interruptores de final de carrera

Afloje los dos tornillos x que sujetan la cubierta de plástico y retire los tornillos. Extraiga la cubierta de plástico. Rompa la protección de plástico que se encuentra en la cubierta de plástico principal para asegurarse de que hay una abertura para los interruptores/las levas. Al reinstalar la cubierta de plástico, ajuste los tornillos a 0,3 Nm.



Cuando instale la tarjeta de conmutación, asegúrese de que está colocada correctamente. Fije la placa de circuito con los dos tornillos que sujetan la cubierta de plástico. Asegúrese de que los orificios estén centrados antes de ajustar los tornillos. Ajuste los tornillos a 0,3 Nm.



Nota: Cuando instale el conjunto de levas para interruptores mecánicos, retraiga primero ambos brazos del interruptor.

Instale el conjunto de levas y ajuste los tornillos sin apretar demasiado para conservar suficiente fricción para bloquear las levas.

Ajuste primero la leva inferior y luego la superior Véase [página 23](#).



11.4 Bloque de válvulas

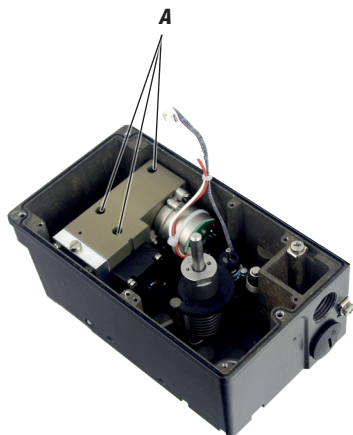


Advertencia Desconecte el aire y el suministro eléctrico antes de comenzar cualquier trabajo.

- Retire los tres tornillos **(A)** y saque el bloque de válvulas.

Nota: No desmonte el bloque de válvulas

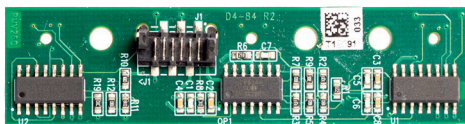
- Al instalar el bloque de válvulas, ajuste los dos tornillos a 0,4 Nm y selle con Loctite® 222.



11.5 Sensores de presión (opción)

Hay sensores de presión disponibles como opción. Indican la presión para el suministro y el aire C+ y C-, y ValveSight™ los utiliza para permitir el diagnóstico avanzado de las válvulas.

Los sensores están montados en una placa de circuito que se instala junto al relé de aire en el suelo de la carcasa mediante tres tornillos. Ajuste los tornillos a 0,4 Nm.



Sensor de presión PCI - vista desde arriba

Retire 3 tornillos de la carcasa del posicionador. Inserte la placa del sensor de presión, incluidas las juntas tóricas, en la carcasa. Ajuste los 3 tornillos. Inserte los cables planos en la placa del sensor de presión y en la placa principal del posicionador.



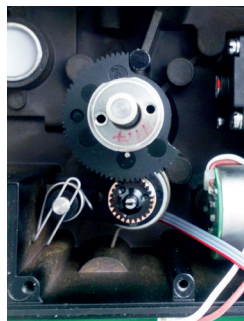
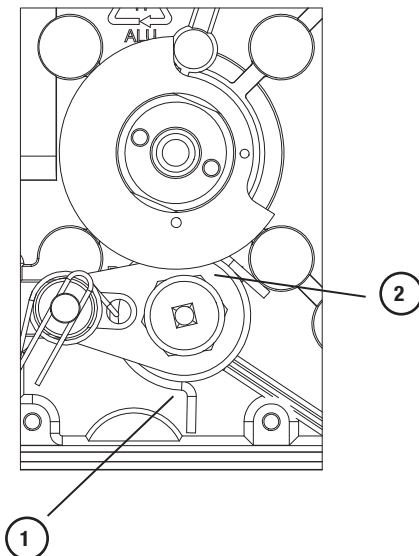
11.6 Potenciómetro

Potenciómetro de 90° (270°) accionado por resorte

El potenciómetro accionado por resorte puede extraerse de la rueda dentada para su calibración o sustitución.

Si se reemplaza el potenciómetro o se cambia el ajuste, debe calibrarse.

- Seleccione el menú Calibrate - Expert - Cal pot. La pantalla muestra Set gear (Configurar velocidad)
- Gire el eje del husillo en sentido horario hasta la posición final y pulse OK. Gire manualmente o utilice las flechas de arriba/abajo (con suministro de aire) para accionar el posicionador y girar el eje en sentido horario.
- Gire el eje en sentido antihorario de forma manual o con la tecla arriba-abajo. Asegúrese de que el engranaje grande llega al tope mecánico.
- Mueva el resorte **(1)** hacia un lado y desenganche las ruedas dentadas. Gire el potenciómetro según la indicación de la pantalla hasta que aparezca OK. Pulse OK. Vea el dibujo a continuación.
- Mueva el resorte **(1)** hacia atrás y asegure la calibración del potenciómetro **(2)**. Vea el dibujo a continuación. El resorte **(1)** debe permitir una pequeña holgura pero no tan grande que los piñones puedan desengancharse.



Potenciómetro y rueda dentada para rotación de 90°

12. Detección y resolución de problemas

Sintoma	Acción
El cambio de la señal de entrada al posicionador no afecta la posición del actuador.	• Verifique la presión del suministro de aire, la limpieza del aire y la conexión entre el posicionador y el actuador. • Fuera de servicio, en modo manual. • Verifique la señal de entrada al posicionador. • Verifique el montaje y las conexiones del posicionador y del actuador.
El cambio de la señal de entrada al posicionador hace que el actuador se mueva a su posición final.	• Verifique la señal de entrada. • Verifique el montaje y las conexiones del posicionador y del actuador.
Control inexacto.	• Realice la calibración automática y verifique que no haya fugas. • Pruebe con ajustes de ganancia alta y baja. • Presión de suministro de aire desigual. • Señal de entrada irregular. • Se está utilizando un tamaño incorrecto de actuador. • Alta fricción en el paquete actuador/válvula. • Juego excesivo en el paquete actuador/válvula. • Juego excesivo en el montaje del posicionador en el actuador. • Aire de suministro sucio/húmedo.
Movimientos lentos, regulación inestable.	• Implemente ajuste automático. • Aumente la banda muerta (menú "Tuning" (Ajuste)). • Ajustar el rendimiento (menú "Calibrate" (Calibrar)).

13. Datos técnicos

Ángulo de rotación	mín. 25° máx. 100°
Carrera	Desde 5 mm (0,2")
Señal de entrada	4-20 mA CC
Suministro de aire	1,4-8 barg (20-115 psi) DIN/ISO 8573-1 3.2.3 Sin aceite, agua ni humedad.
Suministro de aire	Hasta 760 nl/min @ 6 bar (29,3 scfm @ 87 psi)
Consumo de aire	8 nl/min @ 6 bar (0,31 scfm @ 87 psi)
Conexiones de aire	¼" G o NPT
Entrada de cable	2x M20x1.5 o NPT de ½"
Conexiones eléctricas	Terminales de tornillo 2,5 mm ² /AWG14
Linealidad	<0,4%
Repetibilidad	<0,5%
Histéresis	<0,3%
Banda muerta	0,1-10% ajustable
Pantalla	Área gráfica de visualización 15 x 41 mm (0,6 x 1,6")
Interfaz de usuario	5 botones
Directivas CE	2014/30/UE, 2014/35/UE, 2014/34/UE
Caída de voltaje, sin HART	8 V
Caída de voltaje, con HART	9,4 V
Carcasa	IP66 , NEMA 4X
Materiales	Aluminio fundido
Tratamiento de superficie	Recubrimiento en polvo
Rango de temperatura	-40 °C a 85 °C (-40 °F a 185 °F)
Peso	1,8 kg (4 lbs)
Posición de montaje	Cualquiera
Protocolos de comunicación	Hart, Profibus PA, Foundation Fieldbus

Interruptores mecánicos	
Tipo	SPDT
Tamaño	V3
Valor nominal	3 A/250 VCA / 1A@30VCC
Rango de temperatura	-40 a 80 °C (-40 a 176 °F)

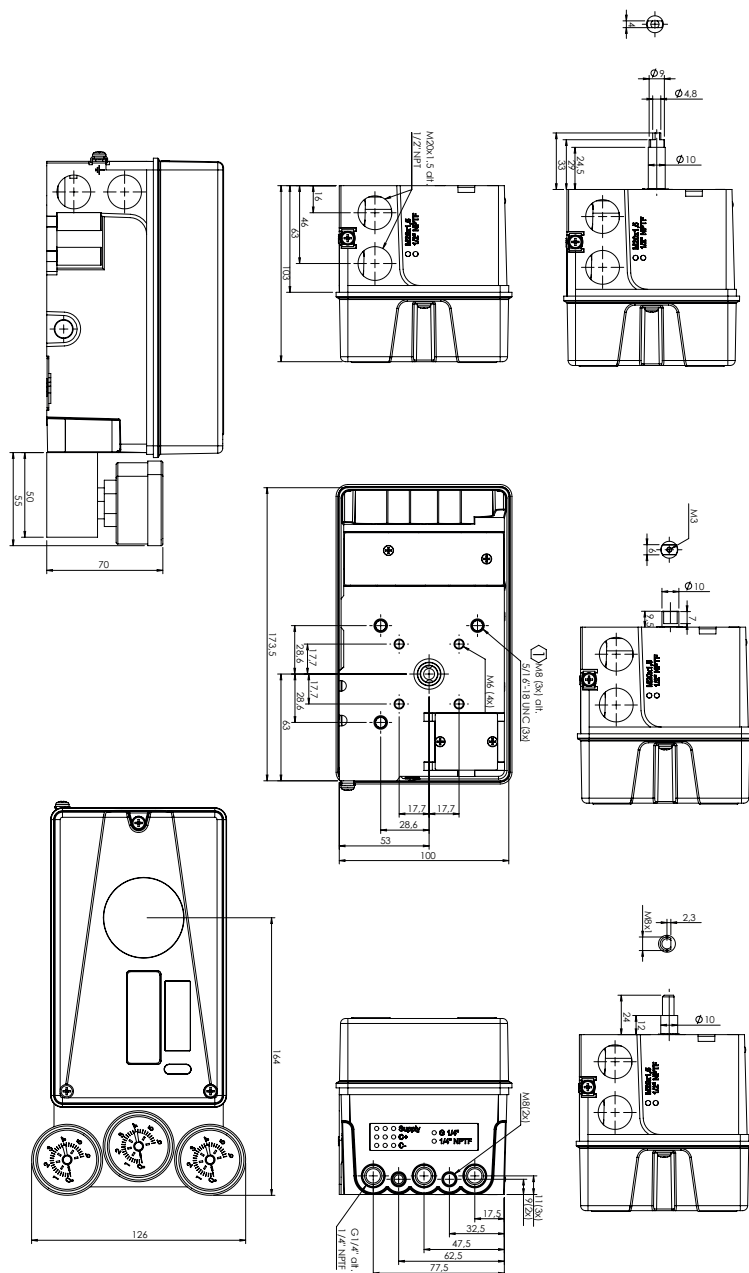
Sensores NAMUR	
(NJ2-V3-N)	
Tipo	Proximidad DIN EN 60947-5-6:2000
Corriente de carga	1 mA ≤ I ≤ 3 mA
Rango de tensión	8,2 VCC
Histéresis	0,2%
Rango de temperatura	-25 a 80 °C (-13 a 176 °F)

Interruptores de proximidad	
Tipo	SPDT
Valor nominal	0.4 A a 24 VCC, Max 10 W
Tiempo de funcionamiento	Máx. 1,0 ms
Voltaje máximo	200 VCC
Resistencia de contacto	0,2 Ω
Rango de temperatura	-40 a 80 °C (-40 a 176 °F)

Interruptores NAMUR de ranura	
(SJ2-SN, SJ2-N)	
Tipo	Proximidad DIN EN 60947-5-6:2000
Corriente de carga	1 mA ≤ I ≤ 3 mA
Voltaje	8,2 VCC
Histéresis	0,2%
Rango de temperatura	-25 a 80 °C (-13 a 176 °F) SJ2-N -40 a 80 °C (-40 a 176 °F) SJ2-SN

Transmisor 4-20 mA	
Suministro	11-28 VCC
Salida	4-20 mA
Resolución	0,1%
Rango completo de linealidad	+/-0,5%
Límite de corriente de salida	30 mA CC
Impedancia de carga	800 Ω a 24 VCC

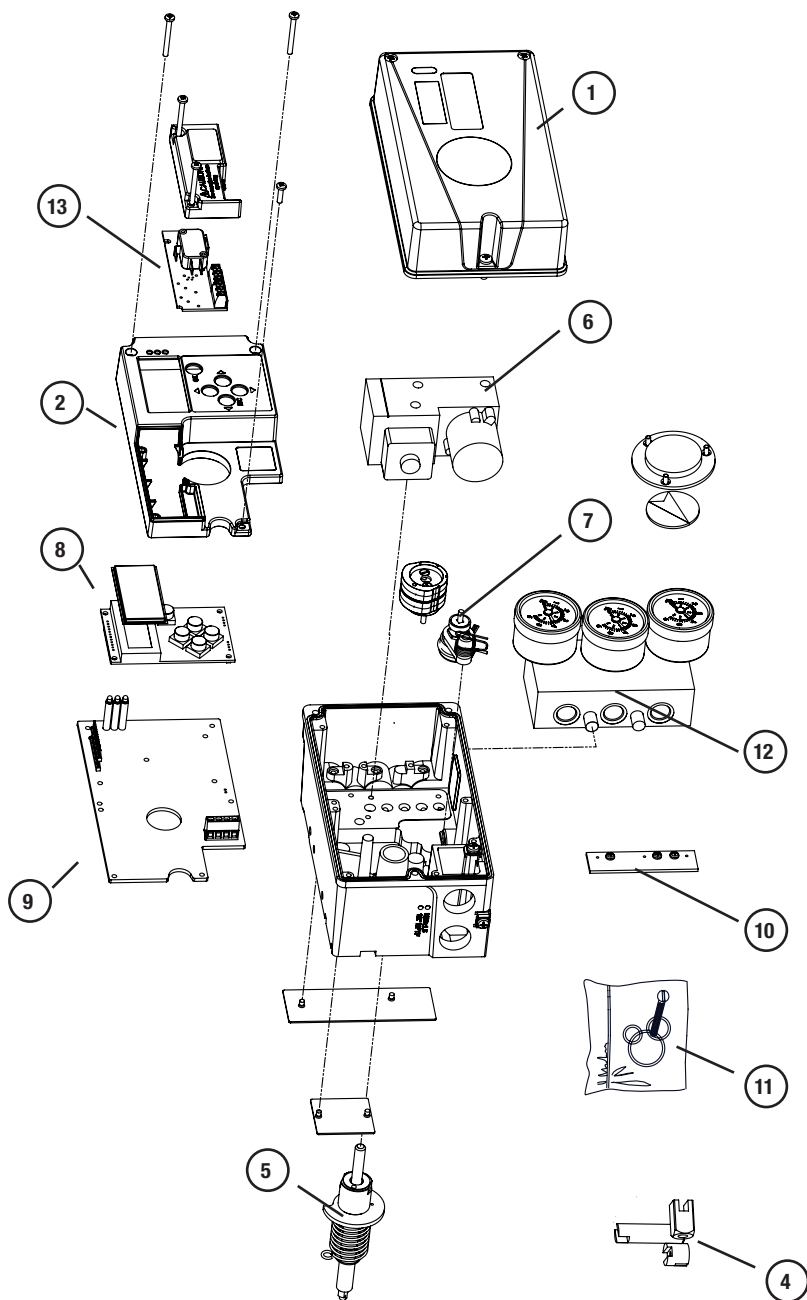
14. Plano dimensional



15. Piezas de repuesto

No	N.º de pieza	Descripción
1	D4-SP37PVA	Tapa negra con tornillos e indicador plano
1	D4-SP37FWA	Tapa blanca con tornillos e indicador plano
2	D4-SP40	Tapa interna con tornillos
3	D4-SP1516	Tapas externas SST, con 2 tornillos
4	3-SXX	Adaptador de husillo (XX = 01, 02, 06, 26, 30, 36)
5	D4-SP05-09	Eje S09 completo, con rueda dentada, embrague de fricción, resorte
5	D4-SP05-21	Eje S21 completo, con rueda dentada, embrague de fricción, resorte
5	D4-SP05-23	Eje S23 completo, con rueda dentada, embrague de fricción, resorte
5	D4-SP05-39	Eje S39 completo, con rueda dentada, embrague de fricción, resorte
6	D4-SP400	Relé de aire completo, con cable, sello, tornillos
7	D4-SP08	Potenciómetro completo, con resorte, soporte, cable
8	3-SP37HR	Conjunto PCB LCD
9	D4-SP7-80H	Placa base PCB 4-20 mA / HART
9	D4-SP7-80P	Placa madre PCI Profibus PA
9	D4-SP7-80F	Placa madre PCI Fieldbus
10	D4-SP84-3	Conjunto del sensor de presión completo
11	D4-SPGB	Bolsa con tornillos, juntas tóricas, juntas estancas, par de silenciadores de latón sinterizado, prensacable
12	D4-SP940M	Bloque calibrador G, completo con tornillos, juntas estancas, 3 calibradores / SST, latón
12	D4-SP940N	Bloque calibrador G, completo con tornillos, juntas estancas, 3 calibradores / SST, latón
13	D4-SP081 S	Interruptores de final de carrera mecánicos completos
13	D4-SP081 N	Interruptores de límite Namur V3 P&F NJ2-V3-N completos
13	D4-SP081 P	Interruptores de final de carrera de proximidad SPDT completos
13	D4-SP081 5	Interruptores de límite Namur con ranura P&F SJ2-SN completos
13	D4-SP081 6	Interruptores de límite Namur con ranura P&F SJ2-N completos

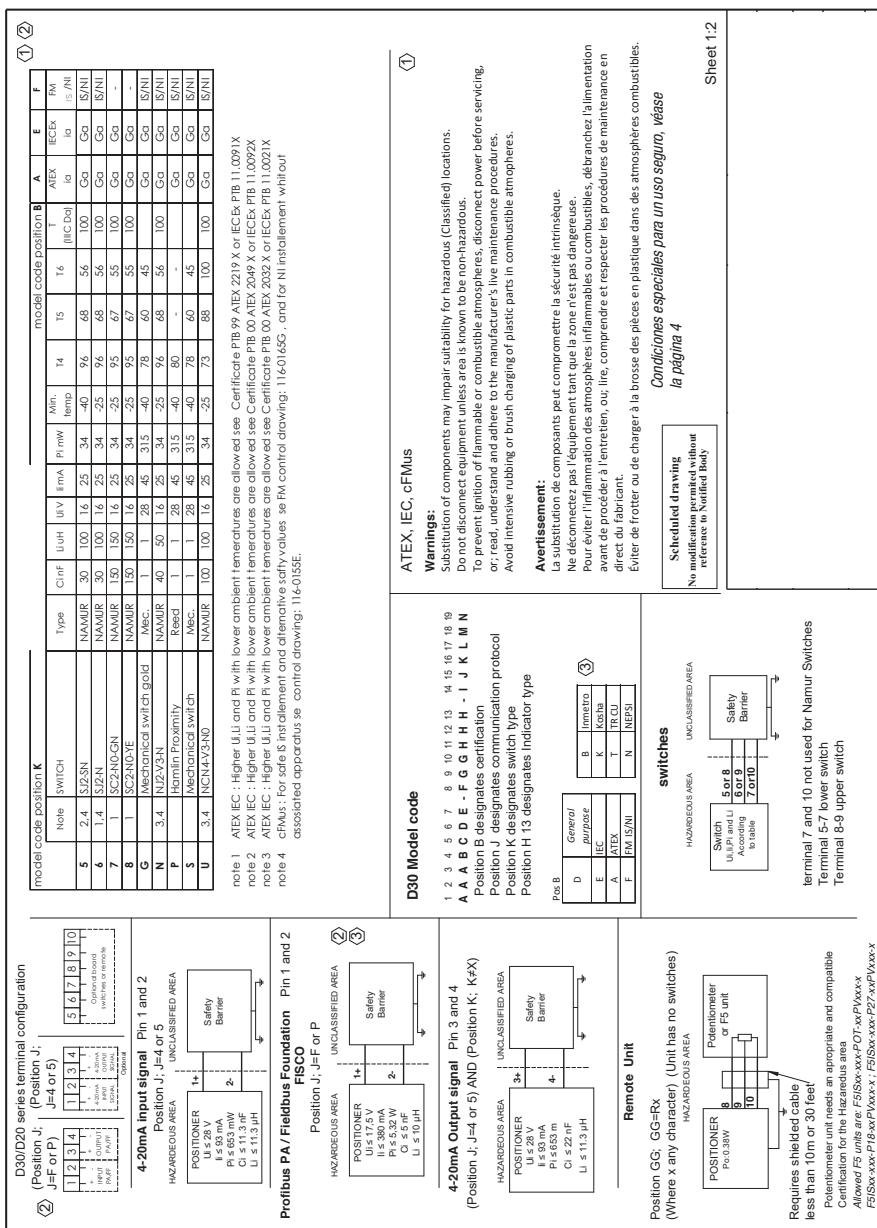
Nota: La sustitución de repuestos certificados requiere una formación adecuada y el conocimiento de las normas aplicables.





Ulf Rydén
Solna, Sweden,
2024-10-02

17. Plano de control



FM only

HAZARDOUS AREA:

- Class I, II, Division 1 Group A, B, C, D T4
- Class I Zone 0, 1, AEx ia IIC T4
- Class I Division 2 Group A, B, C, D T4
- Class II, III, Div 1 AEx n IIC T4
- Class II Div 1 & 2 T4

INSTALLATION NOTES:

- Control equipment connected to the associated apparatus shall not use or generate more than 250Vrms or Vdc.
- Associated apparatus manufacturer's installation drawing shall be followed when installing this equipment.
- Run shielded interconnection cable with shield connected to FM approved associated apparatus ground.

The intrinsically safety entity concept:

Allows the interconnection of two intrinsically safe devices FM approved with entity parameters not specifically examined in combination as a system when:

U_o or V_{oc} or $V_i \leq V_{max}$, I_o or I_{sc} or $I \leq I_{max}$, $P_o \leq P_i$, C_a or $C_o \geq C_i + C_{cable}$, L_a or $L_o \geq L_i + L_{cable}$.

The non-incendive field wiring concept:

Allows the interconnection of two non-incendive field wiring apparatus with associated non-incendive field apparatus, using any of the wiring methods permitted for non-hazardous (undclassified) locations when:

U_o or V_{oc} or $V_i \leq V_{max}$, I_o or I_{sc} or $I \leq I_{max}$, $P_o \leq P_i$, C_a or $C_o \geq C_i + C_{cable}$, L_a or $L_o \geq L_i + L_{cable}$.

The non-incendive:

Use IS values as general ($V_{max} = U_i$; $I_{max} = I_i$) except for following

Nominal voltage $V_{max} = 250V$, I_{max} is not required for this current controlling circuit

Proximity Switch (Pos K=PF)

$V_{max} = 30V$, $I_{max} = 500mA$

4-20mA Input signal (Pin 1 and 2)

$V_{max} = 30V$, $I_{max} = 40mA$

4-20mA Output signal Pin 3 and 4

$V_{max} = 30V$, I_{max} is not required for this current controlling circuit

For division 1 installations:

- The configurations of associated apparatus shall be FM approved under entity concept.
- Division 1 installations should be in accordance with AS/ISA RPI2.06.01
- Installation of intrinsically safe systems for hazardous (classified) locations* and the national electrical code (ANSI/NFPA 70).

For division 2 installations:

- Using non-incendive field wiring concept, the associated apparatus shall be FM approved under entity concept or non-incendive field wiring concept.
- The associated apparatus is not required to be FM approved under entity concept or non-incendive field wiring concept if the unit is installed in accordance with the national electrical code (ANSI/NFPA 70) for division 2, wiring methods excluding non-incendive field wiring.

ATEX IEC (Including IEC related Certificates)

④

Special Conditions for Safe Use

The enclosure of PMV D30(D20) Intrinsically safe version is made of aluminum and any impact or friction caused by external objects shall be avoided in the application.

The intrinsic safe circuits D30(D20) is insulated from earth and complies with the dielectric strength test of 500 V ac.

The surface area of the plastic parts on the cover exceeds the limits specified in EN 60079-0 for II (G EPL Ga) for gas group IIC and intensive rubbing or brush charring should be avoided when used in an IIC explosive atmosphere.

The cable connection of the Remote Unit with the D30(D20) unit shall be type A or B in accordance with EN 60079-25. The cable must be adequately mechanically protected in all instances and have a temperature rating for the ambient temperature range at the site.

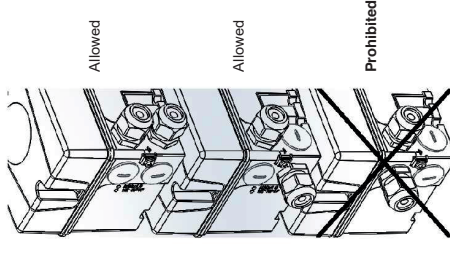
General requirements for units with 4 conduit openings and NPT threading.

Model code position D=N and

Position E= 4 or F

①

Cable glands must be used when installing.
Cable glands may not be installed on the same level.
(see illustration)
A maximum of two cable glands may be used,
the unused openings must be plugged by supplied
blanks or other suitable blanks.



18. Anexo: Alarmas de diagnóstico

Alarmas de diagnóstico en línea	D3	D30/D30E	D22	D30
Piezas desgastadas del actuador	X	X	X	X
Fallo del PST automático	X	X	X	X
C- fugas	X		X*	X*
C- falla del sensor de presión	X		X*	X
C+ fugas	X		X*	X*
C+ falla del sensor de presión	X		X*	X
Error de calibración	X	X	X	X
Control desajustado	X	X	X	X
Falla de la CPU o de la memoria	X	X	X	X
Falla del sensor de corriente	X	X	X	X
Desviación	X	X	X	X
Desviación del rango inferior del muelle	X		X*	X*
Desviación del rango inferior del recorrido	X		X*	X*
Desviación del rango superior del muelle	X		X*	X*
Desviación del rango superior del recorrido	X		X*	X*
Fuerza de cierre excesiva	X		X*	X
Número excesivo de ciclos	X	X	X	X
Número excesivo de puntos de corte altos	X	X	X	X
Número excesivo de puntos de corte bajos	X	X	X	X
Número excesivo de pulsos de la válvula piezoeléctrica	X			
Fuerza de apertura excesiva	X		X*	X
Falla de la conexión de realimentación	X	X	X	X
Juego de la conexión de retroalimentación	X*		X*	X*
Objeto extraño en la válvula	X		X*	X*
Elevado consumo de aire	X			
Corriente alta	X	X	X	X
Falla de corte alto	X		X*	X*
Elevado estrés del EP	X	X	X	
Alta fricción	X		X*	X*
Alta fricción en posición cerrada	X		X*	X*
Elevada presión de suministro	X		X*	X
Fugas entre C+ y C-	X		X*	X
Límite 1	X	X	X	X
Límite 2	X	X	X	X
Poca fuerza disponible	X		X*	X*
Bajo voltaje de la CPU	X	X	X	X
Falla de corte bajo	X		X*	X*
Baja fricción	X		X*	X*
Baja presión de suministro	X		X*	X
Modo manual	X	X	X	X
Fuera de servicio	X	X	X	X
Embalaje desgastado	X	X	X	X
Posición vs. diferencia de presión	X		X*	X
Falla del potenciómetro	X	X	X	X
Potenciómetro no calibrado	X	X	X	X
Sensor de presión desconectado	X		X*	X
Asiento desgastado	X	X	X	X
Oscilación del punto de referencia	X	X	X	X
Parámetro de pulso mínimo pequeño	X		X*	X*
Desviación del rango del resorte	X		X*	X*
Muelle demasiado débil para alcanzar la posición de seguridad	X		X*	X*
Válvula atascada	X		X*	X
Falla del sensor de presión de suministro	X		X*	X
Temperatura	X	X	X	X
Falla del sensor de temperatura	X	X	X	X
Desviación del intervalo del recorrido	X			

X* Requiere sensor de presión para el diagnóstico

Nota: Para obtener más información, consulte el manual IOM de ValveSight.



FCD PMESIM0030-05-A5 – 06/25

Para encontrar su representante Flowserve local, utilice el Sistema del localizador de ventas

en www.flowserve.com

Flowserve Corporation ha establecido el liderazgo de la industria en el diseño y fabricación de sus productos. Cuando se selecciona correctamente, el producto de Flowserve Corporation está diseñado para realizar la función prevista durante su vida útil. Sin embargo, el comprador o usuario de los productos Flowserve Corporation debe tener en cuenta que los productos de Flowserve Corporation pueden utilizarse en numerosas aplicaciones y en una amplia variedad de condiciones de servicios industriales. Aunque Flowserve puede proporcionar pautas generales, no puede proporcionar datos específicos y advertencias para todas las aplicaciones posibles. Por lo tanto, el comprador/usuario debe leer y comprender las instrucciones de instalación incluidas con el producto, así como formar a sus empleados y contratistas en el uso seguro de los productos Flowserve Corporation en relación con la aplicación específica.

Aunque se considera que toda la información y especificaciones contenidos en este documento es exacta, se ofrece únicamente con fines informativos y no debe considerarse certificada o garantía de los resultados satisfactorios por confiar de ellas. Nada de lo aquí expresado debe considerarse como garantía, expresa e implícita, en relación con este producto. Como Flowserve Corporation mejora y actualiza continuamente el diseño de sus productos, las especificaciones, dimensiones y la información incluidos en el presente documento están sujetos a cambios sin previo aviso. Si surgiera alguna pregunta en relación con estas disposiciones, el comprador/usuario debe ponerse en contacto con Flowserve Corporation en cualquiera de sus oficinas de todo el mundo.

Para obtener más información sobre Flowserve Corporation, póngase en contacto con www.flowserve.com o llame al teléfono USA 1-800-225-6989.

© June 2025, Flowserve Corporation, Irving, Texas

PMV Automation AB

Korta Gatan 9

SE-171 54 SOLNA

SUECIA

Tel: +46 (0)8-555 106 00

Correo electrónico:

[info@pmv@flowserve.com](mailto:info@pmv.flowserve.com)