

# BTc-Regelungen P2-DC

## P2-DC Positionsregelung

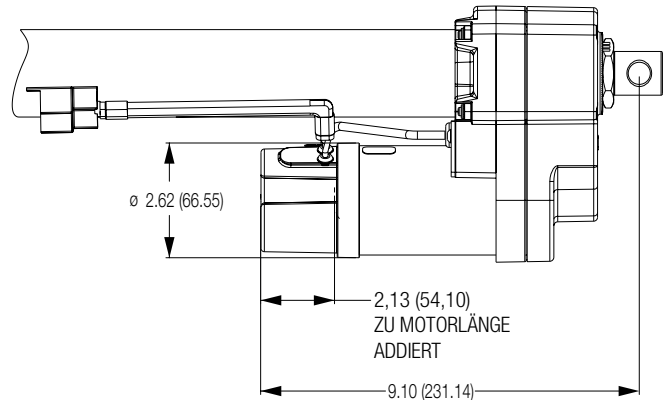


Technische Daten	
<b>Stromversorgung:</b>	25 A max. @ 12 Volt 12,5 A max. @ 24 Volt
<b>Betriebs-temperatur:</b>	-29 °C bis 66 °C
<b>Schutz:</b>	Zener-Diodenunterdrückung an Ein- und Ausgang zum Schutz gegen elektrische Störungen.

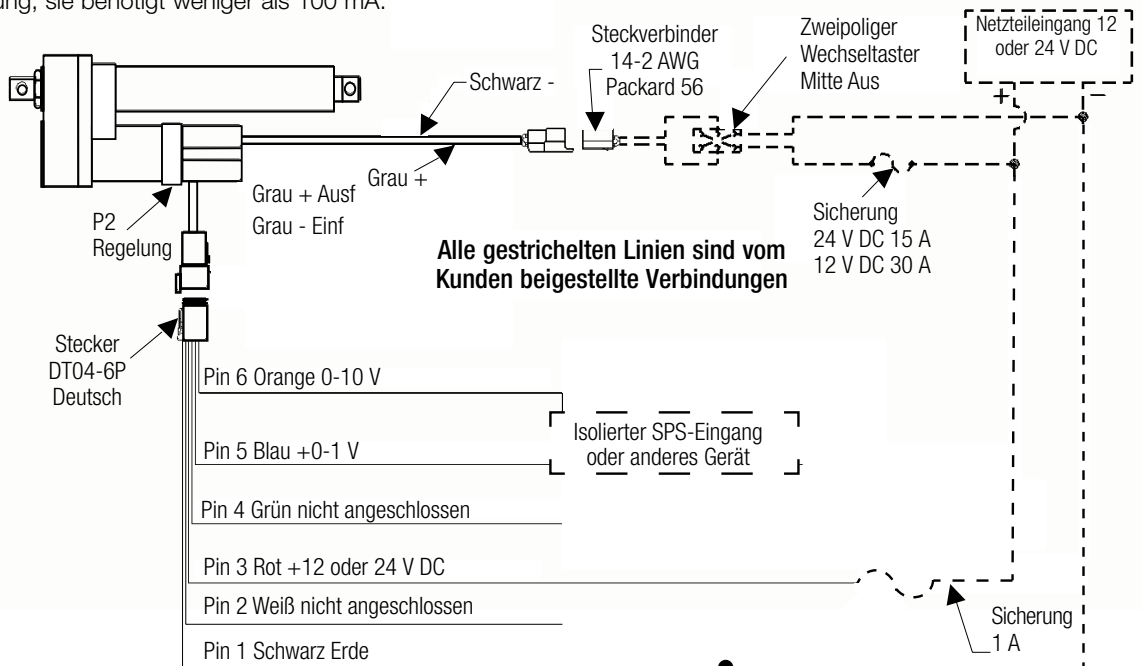
Die Positionsregelung P2.0 ist eine mikroprozessor-gestützte Positionsregelung mit einem 0- bis 10-V-DC-Ausgang, der die Verfahrbewegung des Aktuators anzeigt. Die Regelung verwendet zwei induktive Impulszählersensoren und ein Zählrad zur präzisen Bestimmung der Aktuatorposition. Ein dritter Sensor in der voll eingefahrenen Position liefert die Anzeige der Null- oder Ausgangsposition.

Halleffekt-Endschalter (wie sie in der Steuerung P1.0 zum Einsatz kommen) werden zur Positionierung des Endes des Verfahrwegs benutzt und schalten den Aktuator sowohl in der vollständig ausgefahrenen als auch in der vollständig eingefahrenen Position aus. Alle Sensoren sind kontaktfrei und lebensdauerabgedichtet. Sie sind in den Aktuator und die Steuerung eingebaut, um sie vor Verschmutzung zu schützen.

Dauerstrom ist erforderlich, um das 0- bis-10-V-DC-Ausgangssignal aufrechtzuerhalten, wenn der vom Kunden beigestellte Schalter nicht aktiv ist. Diese Funktion muss angeschlossen sein, damit die Position gespeichert wird. Die Versorgungsleistung muss dieselbe sein wie die dem Aktuator zugeführte Schaltleistung; sie benötigt weniger als 100 mA.



**Schaltbild**  
**P2-Modul**  
**P2.0-DC12/24**



### Modellauswahl

Modellnr.	Eingangsspannung (V DC)	Maximaler Ausgangsstrom (A)	Merkmale
P2.0 (DC12)	12	25	Basis = Elektronische Hubbegrenzung mit 0 bis + 10 V Analogausgang und EDB
P2.0 (DC24)	24	12,5	Basis = Elektronische Hubbegrenzung mit 0 bis + 10 V Analogausgang und EDB