

Cette mise en service abrégée ne se substitue **pas** à la notice de montage et de mise en service du positionneur.

Les consignes de sécurité et avertissements contenus dans cette notice doivent être respectés.

1. Montage

Montage direct sur le servomoteur SAMSON type 3277

Course mm	Servomoteur cm ²	Position du palpeur	Levier
7,5	120	25	M
15	120/240/350	35	M
30	355/700	50	M

Nota : en standard l'appareil est livré avec le levier M déjà monté et palpeur sur position 35 mm pour 15 mm de course !

- ▶ Lors du montage du positionneur tourner le bouton central en sens horaire pour positionner le palpeur sur la plaque de transmission de la tige de servomoteur.

Montage NAMUR :

- ▶ Déterminer la plage de course max. de la vanne de réglage entre la position fermée et la position ouverte.
- ▶ Sélectionner le levier correspondant à la plage de course max. ainsi que la position du palpeur. Mettre en place sur le positionneur.
- ▶ Choix du levier / position du palpeur : voir tableau à l'intérieur du couvercle.
- ▶ Fixer la plaque de montage sur la tige de clapet. Visser l'équerre NAMUR sur l'arcade de vanne de telle sorte que le milieu de la fente se trouve au même niveau que la position du palpeur sur la tige de clapet à 50 % de la course.
- ▶ Fixer le positionneur sur l'équerre NAMUR, le palpeur doit se trouver dans la fente de la plaque de la tige de clapet. Vérifier que le levier se déplace librement pendant toute la course.

Montage sur servomoteurs rotatifs :

- ▶ Levier **M** Palpeur en position 90°
- ▶ Amener la vanne en position de fermeture, définir le sens d'ouverture.
- ▶ Placer le disque d'entraînement en bout d'arbre de telle sorte que la fente soit à peu près dans l'axe du positionneur à mi-course de la vanne.
- ▶ Adapter les équerres sur le servomoteur de telle sorte que le palpeur du positionneur entre dans la fente du disque d'entraînement.
- ▶ Placer le positionneur sur les équerres. Vérifier que le palpeur sur le levier se trouve bien dans la fente du disque. Il est important de s'assurer que la position intermédiaire du levier correspond bien à la course intermédiaire de la vanne (position intermédiaire du levier = le levier est parallèle à la longueur du boîtier du positionneur).
- ▶ **Raccordements pneumatiques :**
Visser les raccords pneumatiques uniquement dans le bloc de liaison, la barrette de raccordement ou dans le bloc manomètres livré en accessoires.

2. Mise en service

- ▶ Brancher l'air comprimé (1,4 à 6 bars)
- ▶ Raccorder la consigne (4 à 20 mA)

Position de sécurité :

Positionner le commutateur selon la position de sécurité de la vanne : sur AIR TO OPEN (pression de commande ouvre la vanne) ou sur AIR TO CLOSE (pression de commande ferme la vanne).

Adaptation de la restriction de débit Q à la taille du servomoteur :

Pour les servomoteurs < 240 cm², la restriction Q doit être placée sur
 MIN SIDE pour raccordement latéral ou
 MIN BACK pour raccordement arrière.

ATTENTION ! Après chaque variation de position de la restriction, une nouvelle initialisation est nécessaire.

This Quick Guide does **not** substitute the Mounting and Operating Instructions delivered with the positioner.

The warnings and safety instructions in the Mounting and Operating Instructions must be followed.

1. Mounting

Direct attachment to SAMSON Type 3277 Actuator

Travel mm	Actuator cm ²	Pin position	Lever
7.5	120	25	M
15	120/240/350	35	M
30	355/700	50	M

Note: Standard delivery includes lever M ready assembled with the follower pin on 35 mm pin position for 15 mm travel!

- ▶ To mount the positioner, lift the lever so that the follower pin rests on the follower clamp of the actuator stem.

NAMUR attachment:

- ▶ Determine the maximum travel range of the control valve (closed position to as far it will go in the other direction) by applying the max. supply air to the actuator and then venting the actuator completely.
- ▶ Select the lever to match the maximum travel range as well the next largest pin position and screw onto the shaft of the positioner.
- ▶ Lever option/pin distance: see table inside cover.
- ▶ Screw the NAMUR bracket onto the valve yoke so that it is aligned centrally to the slot of the follower plate when the travel position is at approx. 50 %.
- ▶ Secure the positioner to the NAMUR bracket, making sure that the follower pin is in the slot of the follower plate. Make sure the lever can still move.

Attachment to rotary actuators:

- ▶ Lever **M** Pin position 90°
- ▶ Put the valve into the closed position, determine the opening direction.
- ▶ Place the follower plate on the slotted actuator shaft and fasten it to the coupling wheel. Attach the upper and lower brackets to the actuator.
- ▶ Place the positioner on the brackets and screw tight, making sure that the lever with its follower pin engages the slot of the coupling wheel, while taking into account the opening direction. It is important to make sure that the lever's mid position corresponds to the mid travel of the valve (lever's mid position = lever is parallel to the long side of the positioner housing).
- ▶ **Pneumatic connections:**
Screw the threaded parts only into the attached mounting block, connecting plate or pressure gauge mounting block from the accessories.

2. Start-up

- ▶ Connect pneumatic supply air (1.4 to 6 bar).
- ▶ Apply electrical reference variable (4 to 20 mA)

Set the fail-safe position:

Set the slider switch to match fail-safe position of the valve: AIR TO OPEN (signal pressure opens the valve) or AIR TO CLOSE (signal pressure closes the valve).



Adapt the volume restriction Q to the actuator size:

Only set the restriction for actuators < 240 cm² to

- MIN SIDE for connection at the side or
- MIN BACK for connection at the back.


NOTICE After each change of the restriction position, a new initialization is necessary.

Changing the reading direction of the display (if necessary)

Turn  → Code 2, ↓, turn  → Display ok, ↓


Operation

Selecting the parameters or values

Each parameter has a code number which is shown in the display. Use the  rotary pushbutton to select. Turn the rotary pushbutton to select parameters or values and then push ↓ to confirm.

Press **ESC** to prevent an entered value from being accepted.



Enabling parameters


Parameters that have a code marked with * can only be changed when they are enabled beforehand using Code 3. The configuration mode is shown in the display with the  icon.

See inside cover for a description of the menu codes.

3. Initialization


NOTICE If the positioner is mounted onto another actuator or the mounting situation is changed, reset the positioner to its default setting (Code 36 - Std) prior to each initialization

Turn  → Code 3, ↓, turn  → **YES**, ↓

Turn  → Code 36, ↓, select **Std**, ↓

WARNING! During initialization, the valve runs through its whole range of travel/rotation.



3.1 Simplest method (MAX) [default setting]


 Mount and start up the positioner and press **INIT key!**
READY!
• The positioner adapts itself automatically to the maximum travel/rotational angle range of the control valve.


3.2 Precise method (NOM)


Positioner adapts itself precisely to the rated travel/rotational angle of the control valve!

Mount and start up the positioner, then proceed as follows:

Turn  → Code 3, ↓, turn  → **YES**, ↓

Turn  → Code 4, ↓, select pin position, ↓

Turn  → Code 5, ↓, enter rated travel/angle, ↓

Turn  → Code 6, ↓, select **NOM**, ↓



Press **INIT key!**

3.3 Manual method (MAN)



Initialization mode same as **NOM**, but for start-up of control valves with unknown rated range.


The final position of travel/rotational angle (valve open) is entered manually.

Mount and start up the positioner, then proceed as follows:


Turn  → Code 0, ↓, turn  → select **MAN**, ↓

Turn  → Code 1, ↓, turn  → valve **open** position, ↓

Turn  → Code 3, ↓, turn  → **YES**, ↓

Turn  → Code 6, ↓, select **MAN**, ↓

Press **INIT key!**

Note: After applying the electrical reference variable, the positioner goes to the last used operating mode. Code 0 appears in the display. If the positioner has not yet been initialized, the  icon blinks.

For detailed information on mounting and operation, refer to:

EB 8384-2 EN for Type 3730-2

EB 8384-3 EN for Type 3730-3


EB 8384-6 EN for Type 3730-6

Inversion du sens de lecture de l'écran (si nécessaire)

 → Code 2, ↓,  → Indication ok, ↓

Manipulation

Sélection des paramètres

A chaque paramètre correspond un numéro de code qui est indiqué à l'écran. La majeure partie de la manipulation de l'appareil s'effectue à partir d'un seul bouton "tourner-pousser". Tourner le bouton  pour sélectionner d'abord le code de la fonction désirée. Pousser sur le bouton pour valider l'entrée dans le pas de configuration (le numéro de code clignote).

Tourner alors le bouton  pour choisir le paramètre désiré. Pousser sur le bouton pour valider le paramètre. Le choix de **ESC** supprime l'introduction du paramètre.

Modifications des paramètres



Les codes repérés par * ne peuvent être modifiés qu'après validation du Code 3.


L'accès à la configuration est repéré par le symbole  sur l'écran.

Le menu est décrit sur l'étiquette placée dans le couvercle.

3. Initialisation


IMPORTANT ! Si le positionneur est monté sur un autre servomoteur ou que la position de montage change, le positionneur doit être remis à zéro par Code 36 - Std avant chaque initialisation

 → Code 3, ↓,  → **YES**, ↓

 → Code 36, ↓, choisir **Std**, ↓

ATTENTION ! Après choix d'une des procédures d'initialisation décrites ci-dessous et activation, la vanne effectuera sa course complète.

3.1 Méthode simplifiée (MAX) [valeur défaut]

 Monter, raccorder et appuyer sur le bouton **INIT !**
L'opération est terminée !


• Le positionneur s'adapte automatiquement à la course max. de la vanne.


3.2 Méthode exacte (NOM)


Le positionneur s'adapte exactement à la course nominale de la vanne !

Monter, raccorder, puis

 → Code 3, ↓,  → **YES**, ↓

 → Code 4, ↓, choisir position palpeur, ↓

 → Code 5, ↓, entrer angle nominal ou course nominale, ↓

 → Code 6, ↓, choisir **NOM**, ↓

Pour terminer, appuyer sur la touche **INIT !**



3.3 Méthode manuelle (MAN)


Mode d'initialisation identique à **NOM**, cependant la position finale correspondra à la position de la vanne réglée manuellement (plage nominale inconnue).

Monter, raccorder, puis


 → Code 0, ↓,  → choisir **MAN**, ↓

 → Code 1, ↓,  → Vanne en position ouverte **désirée**, ↓

 → Code 3, ↓,  → **YES**, ↓

 → Code 6, ↓, choisir **MAN**, ↓

Pour terminer, appuyer sur la touche **INIT !**

Nota : après avoir raccorder la consigne, l'appareil se trouve dans le dernier mode de fonctionnement utilisé. A l'écran, apparaît Code 0. Si le positionneur n'a pas été initialisé, le symbole  clignote !

Pour plus de détails, voir notices de montage et de mise en service

EB 8384-2 FR pour type 3730-2

EB 8384-3 FR pour type 3730-3

EB 8384-6 EN pour type 3730-6