

smar - FY301

JUN/21
FY301
VERSIÓN 4

MANUAL DE INSTRUCCIONES,
OPERACIÓN Y MANTENIMIENTO

Posicionador Inteligente de Válvulas



F Y 3 0 1 M S



Especificaciones e informaciones sujetas a cambios sin previo aviso.
Actualización de direcciones está disponible en nuestro sitio en internet.

web: www.smar.com/espanol/contactenos

INTRODUCCIÓN

El **FY301** es un posicionador de válvulas inteligente para control de movimientos de tipos Lineal Simple (de resorte) o Doble, tales como Globo, Puerta, Diafragma, Pinza o Abrazadera y tipo Rotativo, como Bola, Mariposa o Enchufe, con actuadores del tipo neumático, tales como Diafragma, Pistón, Veleta o Fuelle. Basase en una piezo aleta de campo y un sensor de posición de efecto Hall sin contacto que provee operación confiable y de alto desempeño. La tecnología digital del **FY301** permitió elegir varios tipos de caracterización de flujo, interfaz sencilla entre el campo y el cuarto de control, además de características que reducen considerablemente los costos de instalación, operación y mantenimiento. El **FY301**, además de funciones normales ofrecida por otros posicionadores inteligentes, también brinda las siguientes funciones:

Tabla

Por encima de curvas normales de caracterización de válvulas, tales como los tipos de igual porcentaje y de abertura rápida (hiperbólica), la señal de punto de ajuste de la válvula puede linealizarse a medida, según una tabla de 16 puntos, posibilitando obtener la caracterización del flujo como una combinación de lineal e igual porcentaje, etc.

Ajuste Local

No apenas para ajuste de movimiento, pero también para caracterización de flujo, sintonía, modo de operación, ajuste y parámetros PID.

Contraseña

Tres niveles para funciones distintas.

Contador de Operación

Enseña el número de cambios de cada función.

Autoajuste

Calibración automática del desplazamiento de la válvula.

Diagnóstico

Condición de monitoreo permanente de la válvula para mantenimiento preventivo.

Obtenga los mejores resultados del **FY301** leyendo cuidadosamente las instrucciones de este manual.

ADVERTENCIA

Durante la operación del posicionador, inclusive el autoajuste, no toque las partes movibles de la válvula, el actuador o el posicionador, puesto que se pueden mover inesperadamente. Verifique si el suministro de aire está desconectado antes de manejar las partes.

NOTA

Este manual es compatible con la versión 4.XX, en la cual el 4 indica la versión del software y los dos XX la fecha del lanzamiento. La indicación 4.XX significa que este manual es compatible con cualquier lanzamiento del software versión 4.

Renuncia de responsabilidad

El contenido de este manual está de acuerdo con el hardware y el software utilizados en la versión actual de este equipo. Es posible que ocurran divergencias entre el manual y el equipo. Las informaciones de este documento son revisadas periódicamente y las correcciones necesarias o identificadas se incluirán en las ediciones siguientes. Le agradecemos por sus sugerencias de mejora.

Advertencia

Para más objetividad y claridad, este manual no contiene todas las informaciones detalladas sobre el producto y, además, no abarca todos los casos posibles de montaje, funcionamiento o mantenimiento.

Antes de instalar y utilizar el equipo, es necesario verificar si el modelo adquirido en realidad cumple con todos los requisitos técnicos y de seguridad de la aplicación. Esta verificación es responsabilidad del usuario.

Si necesitas más informaciones, o en caso de problemas específicos no detallados o no incluidos en este manual, el usuario debe dirigirse a Smar. Además, el usuario está enterado de que el contenido del manual no altera de ninguna manera el acuerdo, la confirmación o relación judicial del pasado o del presente, ni es parte integrante del mismo.

Todas las obligaciones de Smar resultan del respectivo contrato de compra firmado entre las partes y contiene el plazo de garantía completo y de validez única. Las cláusulas contractuales relativas a la garantía no se limitan ni se amplían en consecuencia de las informaciones técnicas presentadas en el manual.

Solamente se permite la participación de personal calificado en las actividades de montaje, conexión eléctrica, puesta en marcha y mantenimiento del equipo. Se entiende como personal calificado los profesionales competentes para el montaje, la conexión eléctrica, puesta en marcha y el mantenimiento del equipo u otro instrumento parecido y dotados de conocimiento necesario a sus actividades. Además, debe cumplirse con los procedimientos de seguridad adecuados para montaje y operación de instalaciones eléctricas según los estándares de cada país en particular, como también las leyes y reglamentos sobre áreas clasificadas, tales como seguridad intrínseca, a prueba de explosión, seguridad aumentada, sistemas incrementados de seguridad, etc.

El usuario es responsable por el manejo incorrecto o inadecuado de equipos accionados por presión neumática o hidráulica, o, aun, sometidos a productos corrosivos, agresivos o combustibles, ya que su utilización puede causar heridas corporales graves y/o daños materiales.

El equipo de campo a que se refiere este manual, aún cuando adquirido con certificado para áreas clasificadas o peligrosas, pierde su certificación si sus piezas se cambian o se reemplazan sin someterse a pruebas funcionales y a la aprobación de Smar o de sus oficinas autorizadas de asistencia técnica, que son las personas jurídicas competentes para atestar que el equipo cumple con los estándares y reglamentaciones aplicables. Lo mismo ocurre al convertirse el equipo de un protocolo de comunicación en otro. En este caso, se necesita enviar el equipo para Smar o su representante autorizado. Además, los certificados son distintos y el usuario es responsable por su correcta utilización.

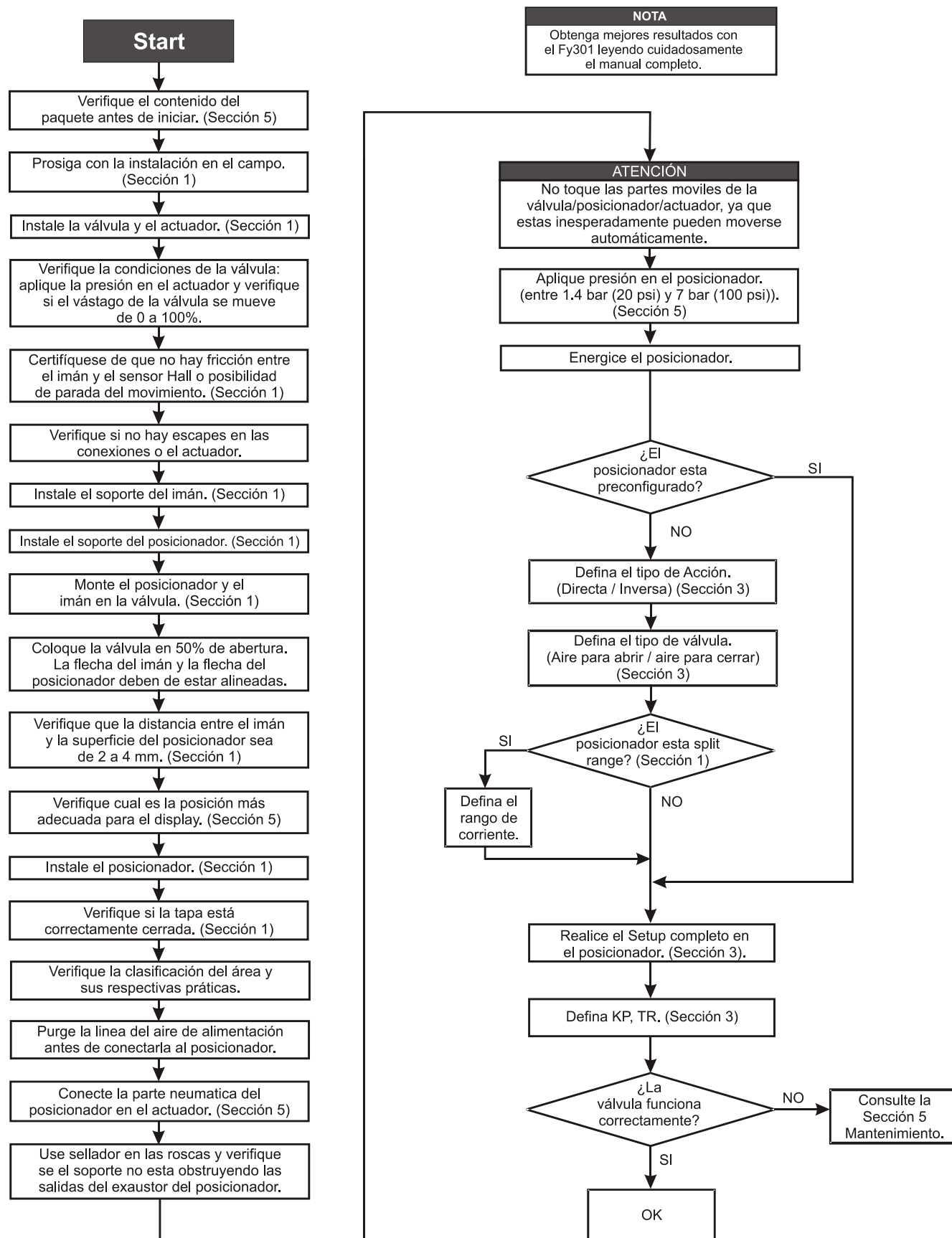
Siempre acate las instrucciones contenidas en este Manual. Smar no se responsabiliza por cualesquiera pérdidas o daños resultantes de la utilización inadecuada de sus equipos. El usuario es responsable por conocer las normas aplicables y prácticas seguras en vigor en su país.

ÍNDICE

SECCIÓN 1 - INSTALACIÓN	1.1
INFORMACIONES GENERALES	1.1
MONTAJE.....	1.1
CONEXIONES NEUMÁTICAS	1.4
DIBUJO DIMENSIONAL.....	1.6
ROTACIÓN DE LA CARCASA ELECTRÓNICA.....	1.7
CABLEADO ELÉCTRICO	1.8
RECOMENDACIONES PARA EL SISTEMA DE SUMINISTRO DE INSTRUMENT AIR.....	1.11
RECOMENDACIONES PARA MONTAR EQUIPOS APROBADOS CON LOS CERTIFICADOS IP 66 W (PARA USO EN ATMÓSFERAS SALINAS)	1.12
IMANES ROTATIVO Y LINEAL	1.12
DISPOSITIVO CENTRALIZADOR DEL IMÁN	1.12
SENSOR HALL REMOTO.....	1.13
OPCIÓN ESPECIAL K2 (PARA RETORNO DE POSICIÓN EN CORRIENTE).....	1.14
INSTALACIÓN EN ÁREAS DE RIESGO	1.14
SECCIÓN 2 - OPERACIÓN	2.1
DESCRIPCIÓN FUNCIONAL DEL TRANSDUCTOR.....	2.1
DESCRIPCIÓN FUNCIONAL DE LA ELECTRÓNICA	2.1
INDICADOR LOCAL.....	2.4
SECCIÓN 3 - CONFIGURACIÓN.....	3.1
RECURSOS DE CONFIGURACIÓN	3.3
DATOS DE IDENTIFICACIÓN Y MANUFACTURA.....	3.3
MONITOREO	3.3
CONFIGURACIÓN DEL DISPOSITIVO.....	3.4
CONFIGURACIÓN AVANZADA.....	3.5
MANTENIMIENTO DEL DISPOSITIVO	3.5
TRIM	3.5
SETUP (AJUSTE)	3.5
CONFIGURACIÓN MULTIDROP.....	3.6
DIAGNOSTICO	3.6
BACKUP (APOYO).....	3.6
SENSOR DE PRESIÓN	3.6
FACTORY.....	3.6
SECCIÓN 4 - PROGRAMACIÓN USANDO EL AJUSTE LOCAL.....	4.1
CONEXIÓN DE LOS JUMPERS W1 Y W2.....	4.1
ÁRBOL DE PROGRAMACIÓN LOCAL	4.2
PARÁMETROS AJUSTABLES	4.3
PROCEDIMIENTO PARA CALIBRACIÓN DE VÁLVULA	4.4
SECCIÓN 5 - MEDIDAS DE MANTENIMIENTO	5.1
INFORMACIONES GENERALES	5.1
RECOMENDACIONES DE MONTAJE DE EQUIPOS APROBADOS CON LOS CERTIFICADOS (IP66 W PARA ATMÓSFERAS SALINAS)	5.1
MANTENIMIENTO CORRECTIVO DEL POSICIONADOR.....	5.1
DIAGNÓSTICOS SIN CONFIGURADOR	5.1
DIAGNÓSTICO CON EL CONFIGURADOR	5.2
MENSAJES DE ERROR	5.2
INSTRUCCIONES DE DESMONTAJE PARA MANTENIMIENTO.....	5.3
MANTENIMIENTO – PIEZAS MECÁNICAS.....	5.3
MANTENIMIENTO – PIEZAS ELECTRÓNICAS	5.3
MANTENIMIENTO PREVENTIVO DEL POSICIONADOR.....	5.4

PROCEDIMIENTO DE DESMONTAJE	5.5
PROCEDIMIENTO DE LIMPIEZA DE LA RESTRICCIÓN	5.6
CAMBIO DE LOS FILTROS	5.7
PUERTAS DE ESCAPE	5.8
CIRCUITO ELECTRÓNICO	5.8
CONTENIDO DEL PAQUETE	5.8
VISTA DESMONTADA	5.9
ACCESORIOS	5.10
LISTA DE REPUESTOS	5.10
 SECCIÓN 6 - CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS	6.1
ESPECIFICACIONES FUNCIONALES	6.1
ESPECIFICACIONES DE DESEMPEÑO	6.2
ESPECIFICACIONES FÍSICAS	6.2
CÓDIGO DEL PEDIDO	6.3
 APÉNDICE A - INFORMACIONES SOBRE CERTIFICACIONES	A.1
EUROPEAN DIRECTIVE INFORMATION	A.1
HAZARDOUS LOCATIONS APPROVALS	A.1
NORTH AMERICAN CERTIFICATIONS:	A.2
FM APPROVALS (FACTORY MUTUAL)	A.2
CSA INTERNATIONAL (CANADIAN STANDARDS ASSOCIATION)	A.3
EUROPEAN CERTIFICATIONS:	A.3
NEMKO (NORGES ELEKTRISKE MATERIELKONTROLL)	A.3
EXAM (BBG PRÜF - UND ZERTIFIZIER GMBH)	A.3
SOUTH AMERICAN CERTIFICATIONS:	A.4
CEPEL (CENTRO DE PESQUISA DE ENERGIA ELÉTRICA)	A.4
TARJETA DE IDENTIFICACIÓN	A.5
DISEÑOS DE CONTROL	A.6
 APÉNDICE B - FSR - FORMULÁRIO PARA SOLICITUD DE REVISIÓN	B.1
DEVOLUCIÓN DE MATERIALES	B.2
 APÉNDICE BFY	1

Organigrama de Instalación



INSTALACIÓN

Informaciones generales

NOTA

Las instalaciones realizadas en áreas clasificadas deben seguir las recomendaciones de la norma IEC60079-14.

La calidad general de la medición y del control depende de varios factores. A pesar de su excelente desempeño, el posicionador debe instalarse de manera adecuada para funcionar bien.

Entre todos los factores que pueden afectar la precisión del posicionador, las condiciones ambientales son las más difíciles de controlar. Pero hay maneras de reducir los efectos de la temperatura, humedad y vibración

Instalar el posicionador en áreas protegidas contra cambios ambientales bruscos puede disminuir los efectos de la flotación de temperatura. En ambientes cálidos, el posicionador debe instalarse para evitar, tanto cuanto posible, la exposición directa al sol. También debe evitarse la proximidad de líneas y vasos sujetos a altas temperaturas. En la imposibilidad de lograrlo, tenga en cuenta usar el sensor de posición remoto.

Recomendase usar aislamiento térmico para proteger el aparato de fuentes externas de calor, si es necesario.

La humedad es fatal a los circuitos electrónicos. En áreas con humedad relativa alta, las juntas de la tapa de la carcasa deben fijarse de manera correcta y las tapas cerradas fuertemente a mano hasta que estén bien apretadas. No use herramientas para cerrarlas. No quite las tapas en el campo a menos que sea necesario, pues, cada vez que lo haga, los circuitos se exponen a la humedad.

Le circuito electrónico está protegido por una cobertura a prueba de humedad, pero la constante exposición a la intemperie afecta la protección. También es importante mantener las tapas bien apretadas, pues a cada apertura, las roscas se exponen a la corrosión, por que la pintura no protege estas piezas. Métodos de sellado deben emplearse en la entrada del conducto del posicionador.

IMPORTANTE

Evite usar cinta selladora en las roscas de las conexiones de entrada y salida, pues pequeños pedazos de esta tipo de sellado pueden bloquear el flujo de aire dentro del posicionador, afectando el desempeño del equipo.

Aunque el posicionador sea prácticamente resistente a vibración, no se recomienda instalarlo cerca de bombas, turbinas o otros equipos produciendo mucha vibración. Si no fuere posible evitarlo, considere usar el sensor de posicionamiento remoto.

Montaje

El montaje del FY301 depende del tipo de actuador, sus acciones, si es simple (con cierre de resorte) o doble, y el movimiento característico (lineal o rotativo). Necesita de dos soportes: uno para el imán y otro para el posicionador. Smar provee ambos según el código de pedido específico (vea página 6.4 para código de pedido de soporte de montaje).

Además, existe una gran variedad de soportes de montaje estándares, abarcando varios modelos de válvulas de control de distintos fabricantes.

Verifique la disponibilidad y seleccione el soporte más adecuado para su necesidad, visitando nuestra página en la Internet <http://www.smar.com>. Seleccione la opción "Valve Positioner" para acceder al producto específico. Después entre con su login y password, haga clic en el enlace Soporte para FY y elija el tipo de soporte indicado para su aplicación.

Vea abajo un ejemplo mostrando el Posicionador con imanes rotativo y lineal.

IMPORTANTE

El sitio de SMAR en la internet (www.smar.com) tiene opciones de soportes de montaje para varios actuadores de distintos fabricantes y modelos con sus esquemas dimensionales.

Movimiento Rotativo

Instale el imán en el eje de la válvula usando el soporte apropiado, según la Figura 1.1.

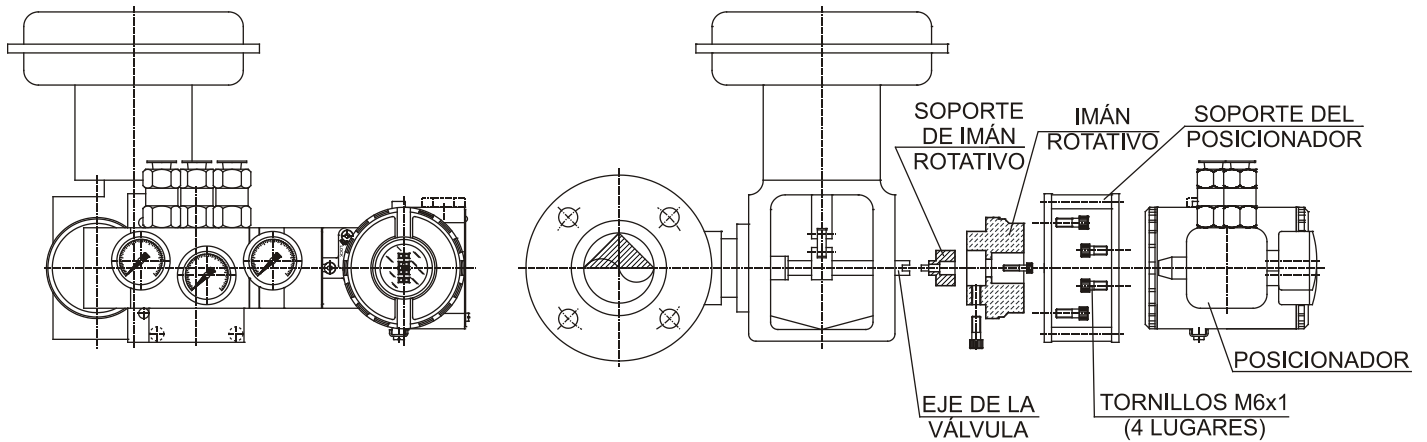


Figura 1.1 – Posicionador con Actuador Rotativo

NOTA

Se encuentra en el embalaje el dispositivo centralizador del imán rotativo. Observe la figura 1.17.

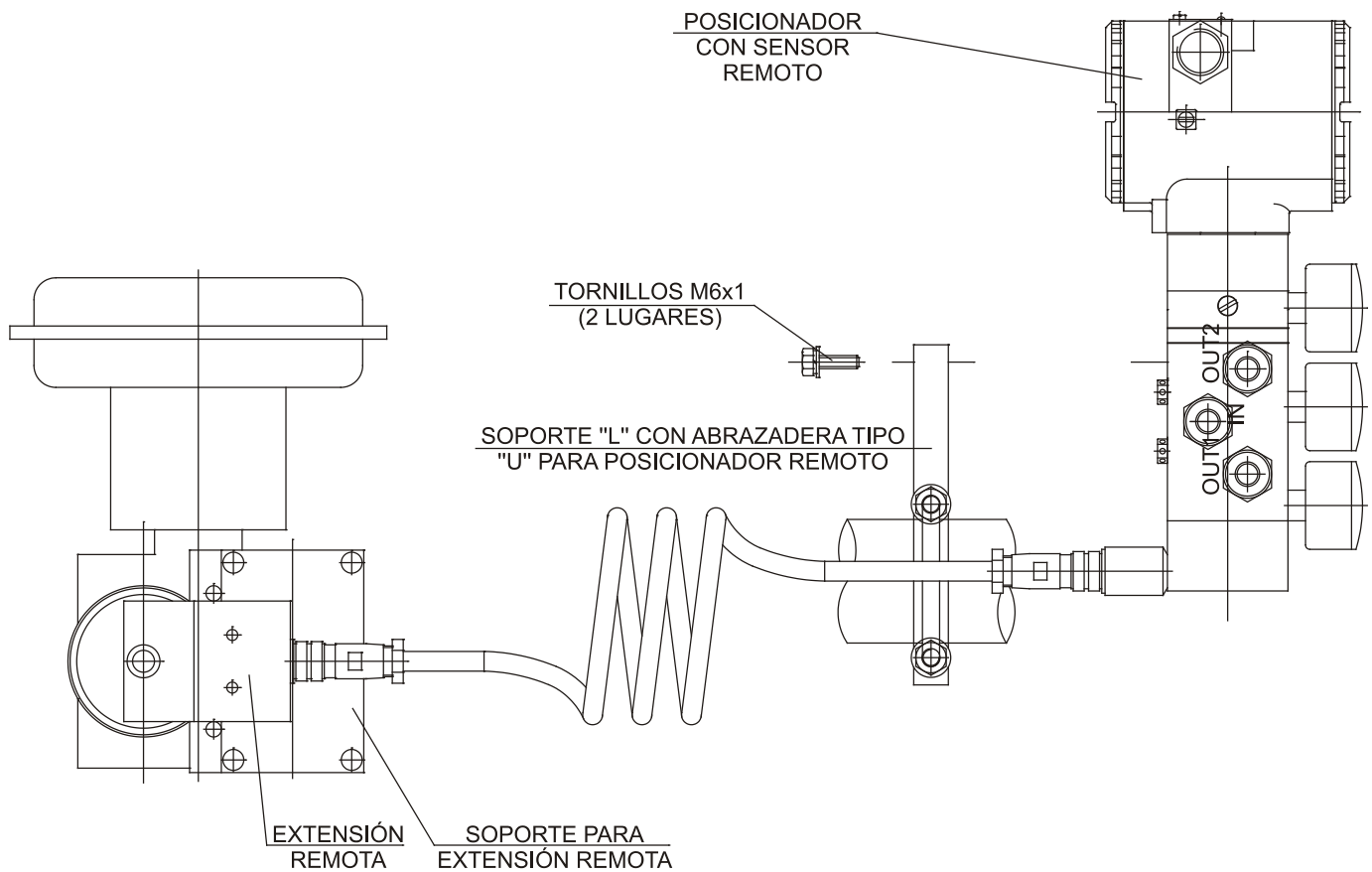


Figura 1.2 – Posicionador en un Actuador Rotativo con Posición Remota

En seguida instale el soporte del posicionador en el actuador. En general, el actuador es diseñado según el estándar VDI/VDE 3845 y, este caso, apriete los cuatro tornillos con sus juntas de traba en el soporte adecuado.

OBSERVACIÓN

Asegúrese de que la flecha grabada en el imán coincide con la flecha del posicionador cuando la válvula esté en su curso.

Cuando montar el imán, verifique si:

1. No hay atrito entre el lado interno del imán y el relieve del sensor de posición durante el curso.
2. El imán y el posicionador no están distantes.

Recomendase la distancia mínima de 2 mm y la distancia máxima de 4 mm entre el lado externo del imán y el lado externo del posicionador. Para eso, debe usarse un dispositivo centralizador (lineal o rotativo). Este centralizador está incluido en el paquete del posicionador.

Si la posición de instalación del posicionador y del imán cambian o hay cualquier otra modificación, el posicionador necesita ser recalibrado. Vea Sección 3 (Ajuste – Pasos para Autoajuste)

Vea el artículo “Conexiones Neumaticas” como procedimiento recomendado para instalar el posicionador y su tipo de válvula.

Movimiento Lineal

Instale el imán en el eje de la válvula usando el soporte adecuado, según la figura 1.3.

Instale el soporte del posicionador en el actuador. La fijación del soporte puede cumplir con el estándar NAMUR/IEC 60534-6-1 o adaptarse a los orificios de la faz opuesta de los manómetros de presión. Use arandelas de presión para evitar la pérdida de los tornillos.

El movimiento lineal del imán debe ser ortogonal en relación al eje principal del posicionador. Por ejemplo, si el movimiento es vertical, el eje debe ser horizontal, como muestra la Figura 1.3.

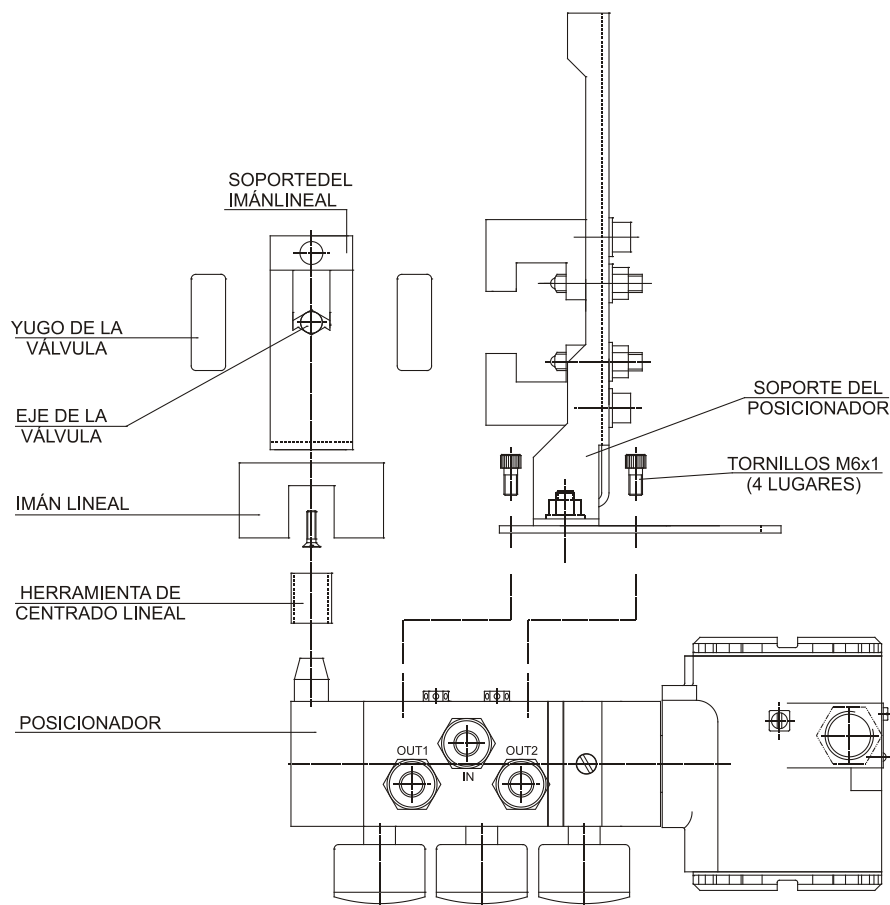


Figura 1.3 – Posicionador en el Actuador Lineal

NOTA

Se encuentra en el embalaje el dispositivo centralizador del imán lineal. Observe la figura 1.16.

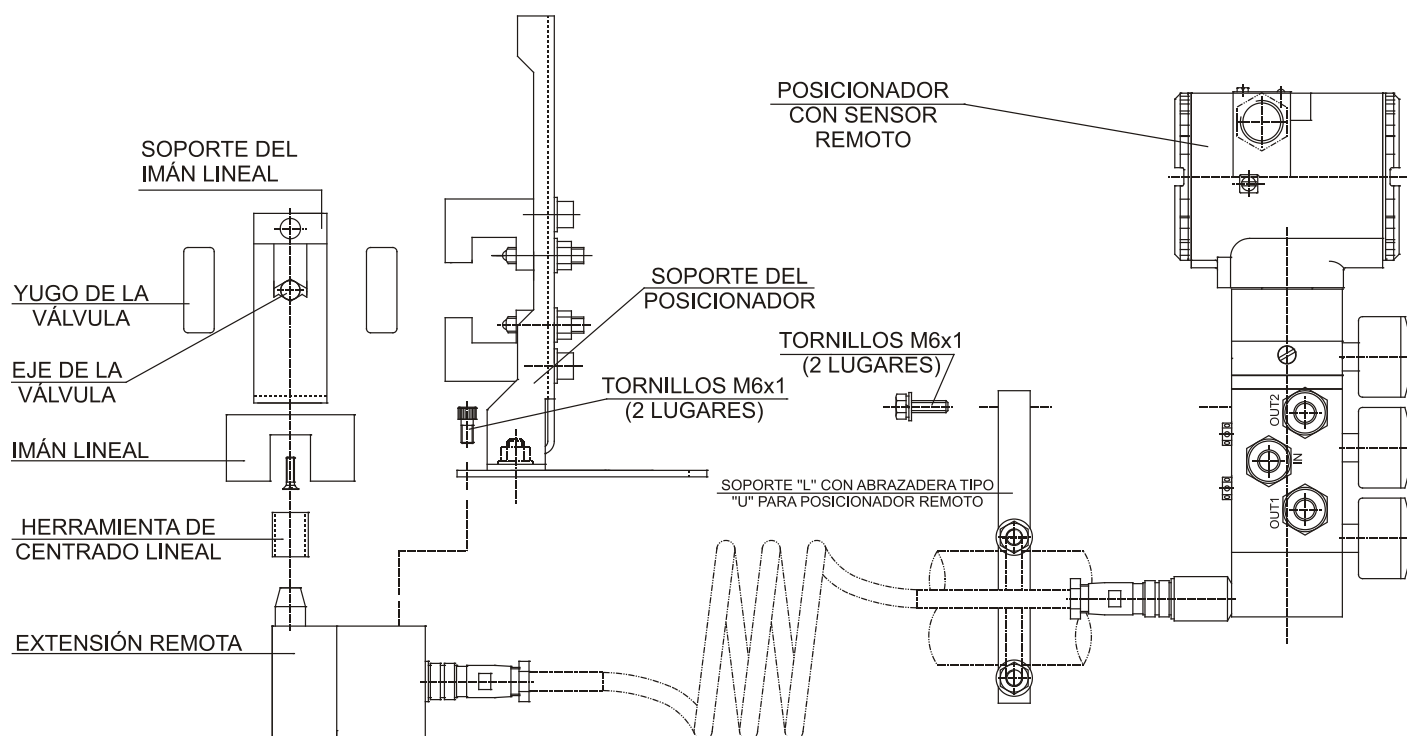


Figura 1.4 – Posicionador en el Actuador Lineal con Posición Remota

Certifíquese de que el soporte no obstruye las salidas de respiro.

OBSERVACIÓN

Asegúrese de que la flecha grabada en el imán coincide con la flecha del posicionador cuando la válvula esté en su curso.

Cuando montar el imán, verifique si:

1. No hay atrito entre el lado interno del imán y el relieve del posicionador durante el curso.
2. El imán y el posicionador no están distantes.

Recomendase la distancia mínima de 2 mm y la distancia máxima de 4 mm entre el lado externo del imán y el lado externo del posicionador. Para eso, debe usarse un dispositivo centralizador (lineal o rotativo). Este centralizador está incluido en el paquete del posicionador.

Si la posición de instalación del posicionador y del imán cambien o haya cualquier otra modificación, el posicionador debe ser recalibrado. Vea Sección 3 (Ajuste – Etapas para Autoajuste)

Conexiones Neumáticas

El **FY301** requiere calidad de aire de instrumento, según la mejor experiencia para instalaciones neumáticas. Consulte el tema “Quality Standard for Instrument Air” de la American National Standard (ANSI/ISA S7.0.01 - 1996) para más detalles.

El **FY301** tiene filtros de acero inoxidable en las entradas y salidas, pero estos filtros no excluyen el tratamiento preliminar con aire de instrumento. Recomendase la limpieza periódica alrededor de cada seis meses, si la calidad del aire no es buena. Consulte la sección de mantenimiento para la limpieza de los filtros.

La presión del aire suministrado al **FY301** varía de 1.4 bar (20 psi) mínimo a 7.0 bar (100 psi) máximos y la presión de funcionamiento debe seguir estos límites. La presión debajo de estos límites puede afectar el desempeño del posicionador y arriba de ellos puede dañar el instrumento.

Las dos salidas neumáticas, marcadas como “OUT1” y “OUT2”, funcionan en direcciones opuestas a las de abrir o cerrar la válvula.

IMPORTANTE

Si ocurre un fallo en el FY301, como por ejemplo pérdida de potencia (señal de entrada de 4-20 mA), la salida marcada OUT 1 va a presión cero y la salida OUT 2 va al valor de la presión del aire suministrado.

El posicionador puede tener medidores de presión (vea tabla de códigos de pedido) fijados en la entrada de aire y en cada salida. Las indicaciones de los manómetros son referencias y no tienen la misma precisión de los posicionadores.

Las conexiones neumáticas están marcadas con IN para el suministro de aire y OUT 1 y OUT 2 para Salida 1 y Salida 2. Use conexiones de NPT de 1 / 4 con material sellador en la rosca de los tornillos de NPT. Ligue el suministro de aire en la conexión marcada IN. Certifíquese de que el aire suministrado no exceda la presión máxima del posicionador o del actuador.

IMPORTANTE

Cuando usar sellador en las rosca de las conexiones, esté seguro de no introducir pequeños residuos, pues ellos pueden obstruir el flujo de aire del posicionador o mismo perjudicar la eficiencia del equipo.

El **FY301** tiene cinco orificios de respiro protegidos por filtros. No los obstruya para permitir la libre circulación del aire. Si pintar el bloque del posicionador, retire antes los filtros, para evitar que sean obstruidos por la pintura. Los orificios deben ser inspeccionados periódicamente para evitar que sean bloqueados, permitiendo el flujo del aire suavemente.

Acción Doble – Abrir el aire (Cerrar bajo fallo)

Conecte la salida OUT 1 del posicionador en la abertura marcada con “OPEN” y conecte la salida OUT 2 del posicionador en la conexión marcada con “CLOSE”.

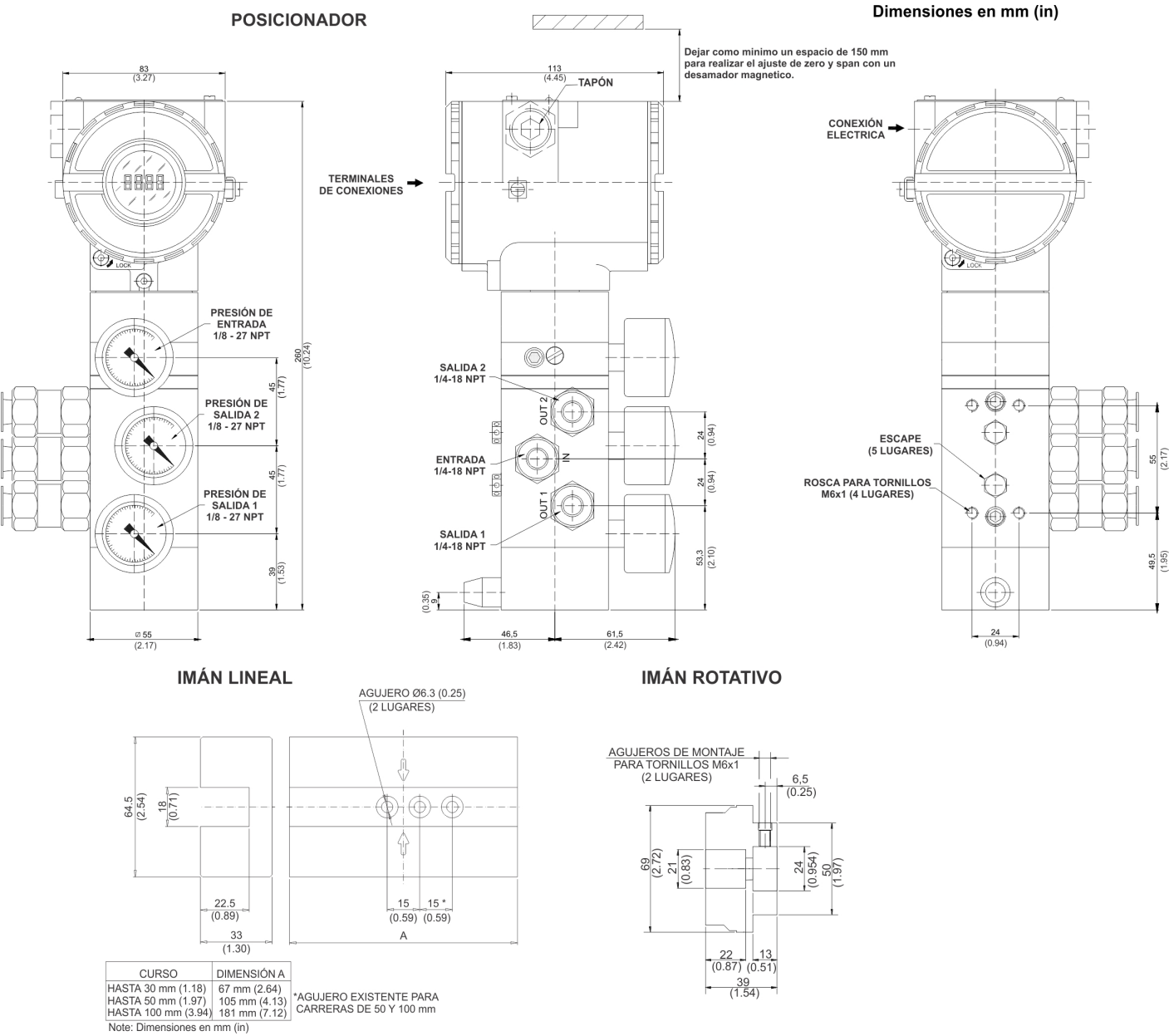
Acción Doble – Cerrar el aire (Abrir bajo fallo)

Conecte la salida OUT 2 del posicionador en la abertura marcada con “OPEN” y conecte la salida OUT 1 del posicionador en la abertura marcada con “CLOSE”.

Acción Simple

Conecte la salida OUT 1 del posicionador en la entrada del actuador. Use un tapón para bloquear OUT 2. Atención a la lógica de seguridad del actuador para cada proceso, si necesario invirtiendo las conexiones. Tenga en consideración que en caso de interrupción de fuerza la salida OUT 1 va a presión cero y la salida OUT 2 se nivela a la presión suministrada.

Dibujo Dimensional



SENSOR HALL REMOTO

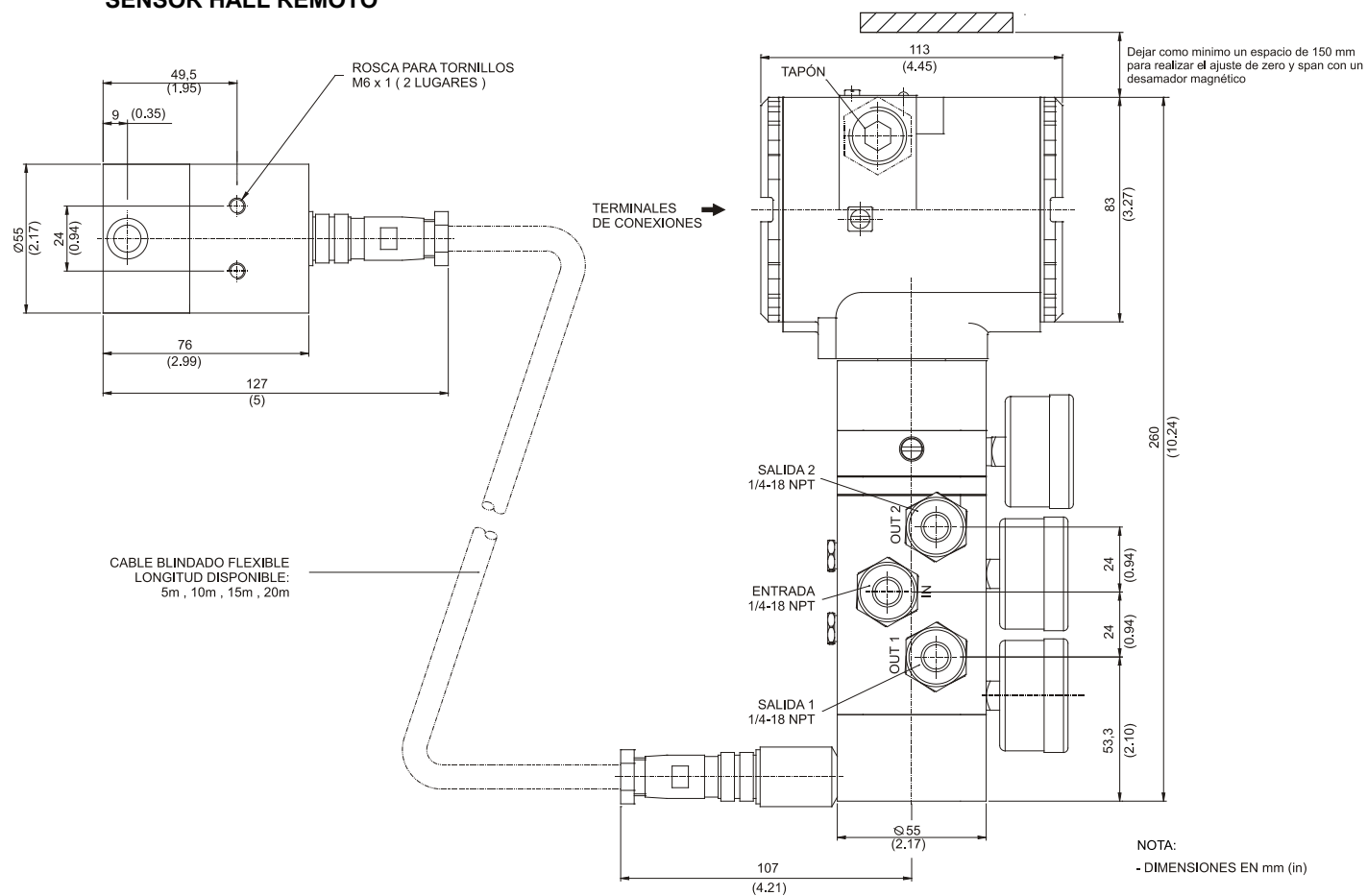


Figura 1.5 – Dibujo Dimensional del FY301

Rotación de la Carcasa Electrónica

La carcasa electrónica puede girar a fin de permitir mejor posición al indicador digital y mejor acceso a las conexiones de campo. Para hacerlo, libere el tornillo de ajuste de rotación. Vea la figura 1.6. El indicador local también puede girarse. Vea sección 5, figura 5.2.

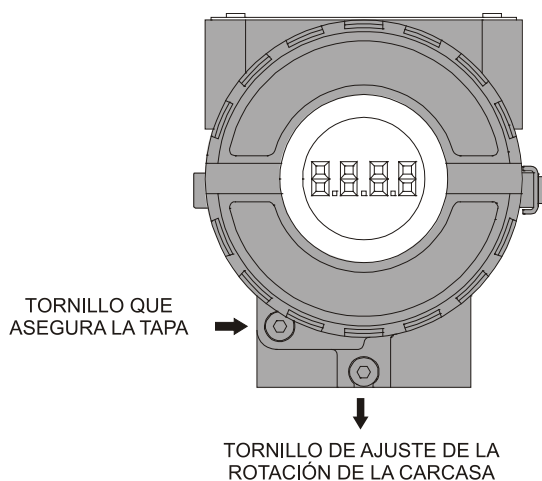


Figura 1.6 – Tornillo de Rotación de la Carcasa

Acceda al bloque de cables retirando la tapa de la conexión eléctrica. Esta tapa puede cerrarse con el tornillo de traba. Para soltarla, gire el tornillo de traba en el sentido anti-horario. Vea la figura 1.7.

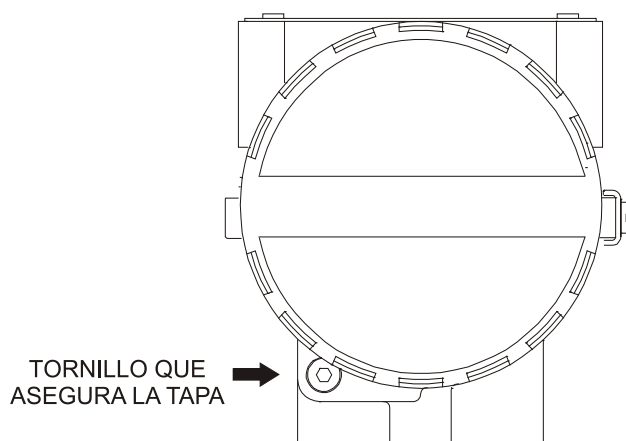


Figura 1.7 – Tornillo de traba de la tapa

Cableado Eléctrico

El acceso al cableado de señales del terminal de cables puede darse a través de uno de los orificios de la carcasa electrónica y puede conectarse a un tubo. El bloque de cables tiene tornillos para fijar terminales tipo tenedor o de anillo. Vea la figura 1.8. Use un tapón para bloquear la conexión eléctrica no usada. Ajustelo bien y use cinta de sellar roscas.

Si el usuario busca protección contra ruido inducido por descargas atmosféricas, sobrecargas, máquinas de soldar y máquinas en general, será necesario instalar un protector transitorio (Adquirido en separado).

Los terminales de teste y comunicación permiten medir la corriente del bucle de 4-20 mA sin abrirlo y comunicarse con el transmisor. Para medirlo, conecte un multímetro en la escala mA de los terminales "–" y "+", y para comunicación use un configurador Hart® en los terminales "COMM" y "–". Para más convenciencia existen tres terminales a tierra, uno interno y dos externos, ubicados en los tubos de entrada.

Atención para evitar la alimentación accidental de estos terminales, la cual podrá hacer daños al equipo.

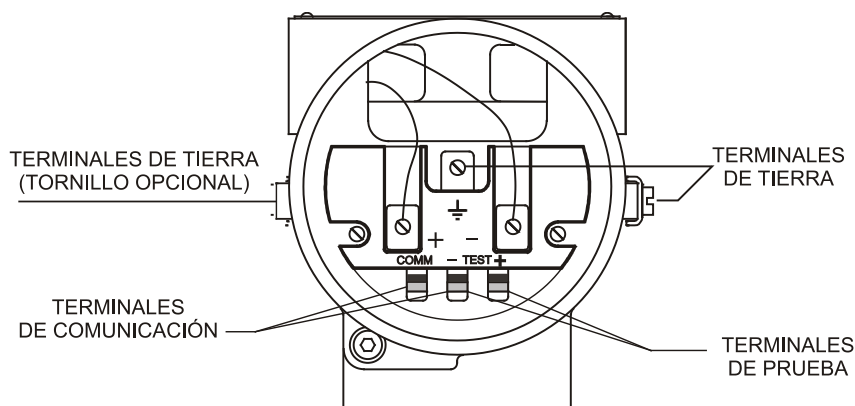


Figura 1.8 –Bloque de Cableado

ÁREAS PELIGROSAS

En áreas de riesgo con requisitos a prueba de explosión, las tapas deben ser cerradas hasta con 8 vueltas. Para evitar la penetración de humedad o gases corrosivos, ceñe las arandelas hasta que sientalas tocar la carcasa. Después, aprete 1/3 de vuelta (120°) para garantizar el sellado. Trabe las tapas con tornillos. Las roscas del tubo deben sellarse con metodos aprobados por el manual. El FY301 tiene certificación a prueba de explosión, incendio y de seguridad intrínseca estándares. Consulte <http://www.smar.com>. para saber la lista completa de los certificados existentes.

La figura 1.9 – Diagrama de instalación de la tubería, muestra el procedimiento correcto de instalación para evitar la penetración de agua o otra substancia, que puede causar el malfuncionamiento del equipo.

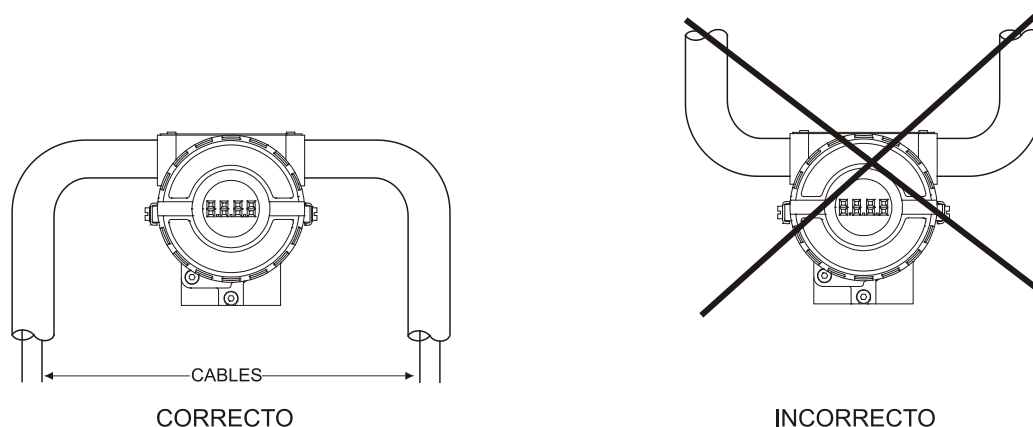


Figura 1.9 – Diagrama de Instalación de la Tubería

Recomiendase el uso de cables de par trenzado (22 AWG o mayor).

Evite direccionar el cableado cerca de los cables de fuerza o equipo de conmutación.

El FY301 tiene protección contra polaridad revertida y puede soportar hasta 50 mA y de alimentación de ± 60 Vdc sin daños.

La conexión del FY301 puede hacerse según las figuras 1.10, 1.11 y 1.12.

Recomiendase también conectar a tierra la extremidad blindada de los cables en solo una extremidad. Debe aislarse cuidadosamente la extremidad sin blindaje.

El configurador también puede conectarse a los terminales de comunicación del posicionador o a cualquier punto de la señal de línea usando la interfaz HPI311-M5P con estribos de sujeción.

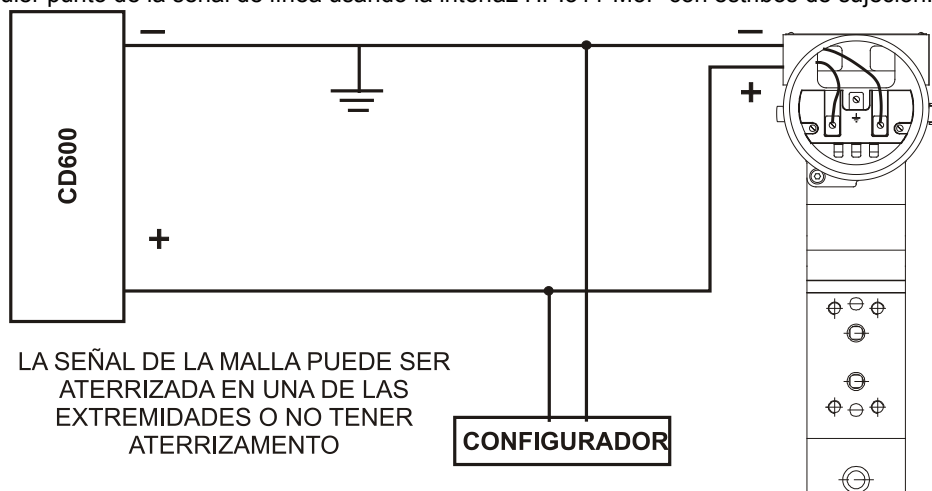


Figura 1.10 –Diagrama de Cableado del FY301

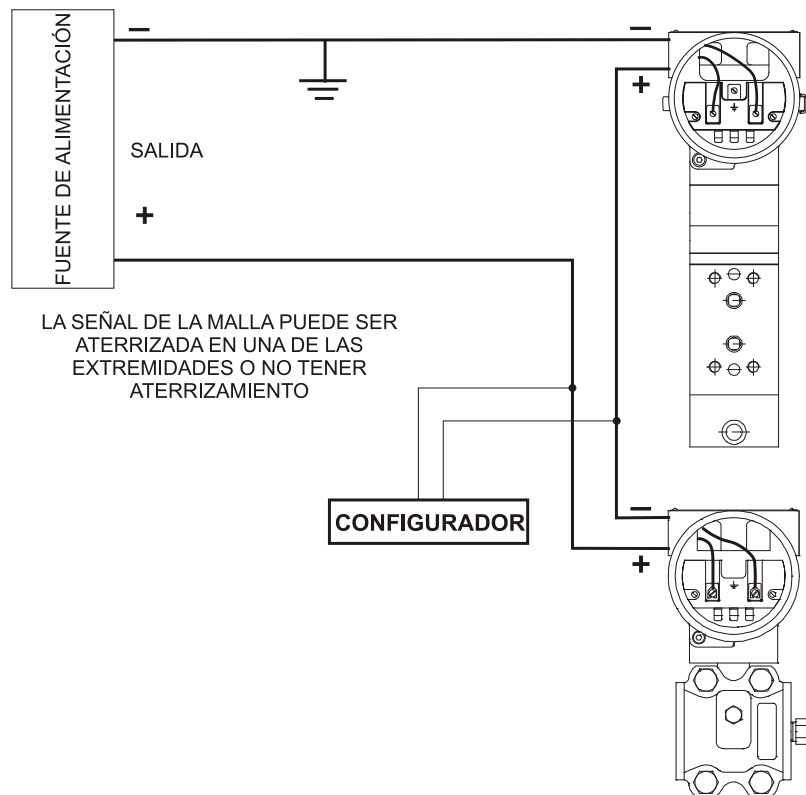


Figura 1.11 –Diagrama de Cableado del FY301 – Conectado al Transmisor Smar

El FY301 tiene impedancia equivalente a 550 Ohms. Certifíquese de que el suministro de energía o salida analógica de DCS, CLP o controlador de bucle simple alimentando el posicionador puede controlar una caída de tensión de 11 V a cada posicionador ($550 \times 0.02 = 11$ Volts).

OBSERVACIÓN

Si usarse dos posicionadores en serie trabajando el alcance dividido, la impedancia resultante será 1.100 Ohms. Por lo tanto, la salida analoga debe poder controlar una caída de tensión de 22 Volts.

La conexión del FY301 en configuración multi-drop debe seguir la figura 1.12. Observe que el máximo de dos posicionadores pueden conectarse en la misma línea y hacerlo en series.

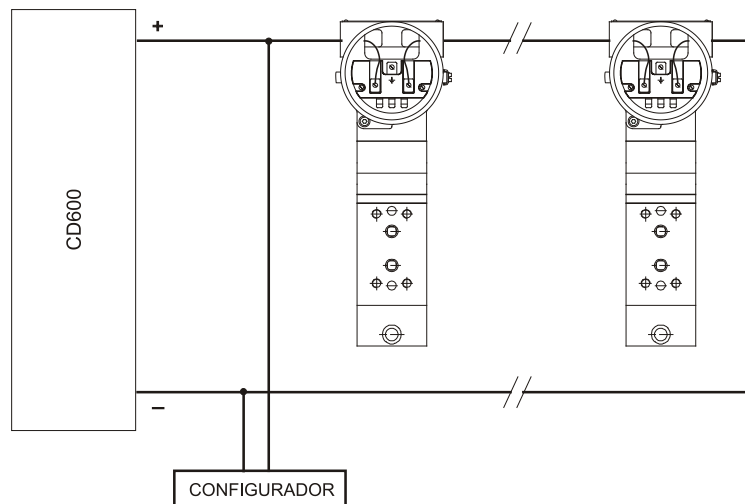


Figura 1.12- Diagrama de Cableado del FY301 en Configuración Multidrop (Split Ranges)

Requisitos del Suministro de Aire

Antes de conectar el suministro de aire al posicionador, recomendase dejar el tubo flexible abierto libremente por 2 o 3 minutos para soplar cualquier posible contaminación. Dirija el flujo de aire en una toalla de papel grande para atrapar agua, aceite u otra materia extraña. Si esto indica que el sistema está contaminado, se deberá limpiarlo adecuadamente.

Tan pronto el posicionador esté conectado y energizado, el flujo interno de aire de escape proveerá protección contra corrosión y humedad. Por esta razón, recomendase rigurosamente mantener el posicionador presurizado lo máximo posible.

Recomendaciones para el Sistema de Suministro de Instrument Air

La calidad del aire instrumentado (Instrument Air) debe ser superior a la del aire comprimido. La humedad, partículas suspendidas y el aceite puede perjudicar el funcionamiento del instrumento, temporariamente o permanentemente.

De acuerdo con el estándar *ANSI/ISA S7.0.01 – 1996 – Quality Standard for Instrument Air*, el aire de instrumentación debe tener las siguientes características:

Punto de rocío	10°C debajo de la temperatura mínima del instrumento.
Tamaño de partículas en el aire	40 µm (máximo).
Contenido del aceite	1 ppm w/w (máximo).
Contaminantes	Libre de gases corrosivos inflamables.

Este estándar recomienda que la entrada del compresor se ubique en lugar sin vertidos de proceso y equipado con un filtro apropiado. También recomienda el uso de compresores no lubricantes para evitar la contaminación del aire por aceite lubricante. Cuando se adoptan compresores del tipo lubricante, debe haber maneras de limpiar el aire de aceites.

Figura 1.13 y 1.14 muestran sistemas típicos de suministro de aire y de acondicionamiento de calidad de aire.

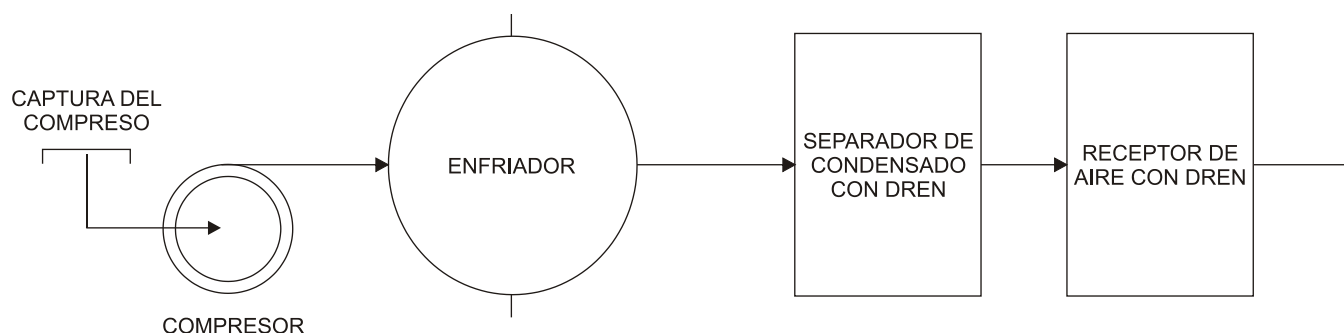


Figura 1.13 – Sistema de Suministro de Aire



Figura 1.14 – Sistema de Acondicionamiento de Calidad de Aire

Imanes Rotativo y Lineal

Los modelos de imán son lineal y rotativo, para utilización en actuadores lineales y rotativos.



Figura 1.15 – Modelos de Imanes Rotativo y Lineal

Dispositivo Centralizador Del Imán



NOTA
El dispositivo centralizador del imán lineal es utilizado para cualquier tipo de soporte lineal.

Figura 1.16 – Dispositivo centralizador de imán lineal



NOTA
El dispositivo centralizador del imán rotativo es usado para el soporte rotativo universal.

Figura 1.17 - Dispositivo centralizador de imán rotativo

Sensor Hall Remoto

El sensor Hall magnético es un accesorio recomendado para aplicaciones en alta temperatura y de extrema vibración. Impide el desgaste excesivo del equipo y, consecuentemente, la disminución de su vida útil.



Figura 1.18 - Sensor Hall Remoto

Las señales eléctricas en la conexión del sensor al equipo es de baja intensidad. Por lo tanto, cuando instalar el cable en el interior del ducto (límite máximo de 20 m de largo) manténgalo el máximo lejos posible de fuentes de inducción o interferencia magnética. El cable suministrado por Smar es blindado para la protección excelente contra interferencia electromagnética, pero, a pesar de esta protección, evite juntar otro cable en la misma tubería.

El conector para el sensor Hall remoto es de fácil maniobra y simple instalación.

Vea el procedimiento de instalación:

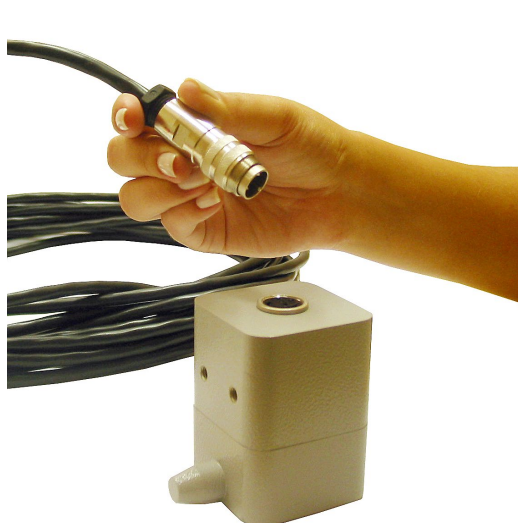


Figura 1.19 - Conexión del Cable al Sensor Hall Remoto



Figura 1.20 - Conexión del Cable al Posicionador

Opción especial K2 (Para retorno de posición en corriente)

FY301, opción especial K2, con retorno de posición en corriente, contiene las siguientes características:

- Señal de 4-20mA (colector abierto) incorporado en el bloque de terminales;
- Resolución 16bits / Precisión < 0,1%;
- Señal de salida (tensión de alimentación 12-45Vdc) aislada de la alimentación de corriente del posicionador;

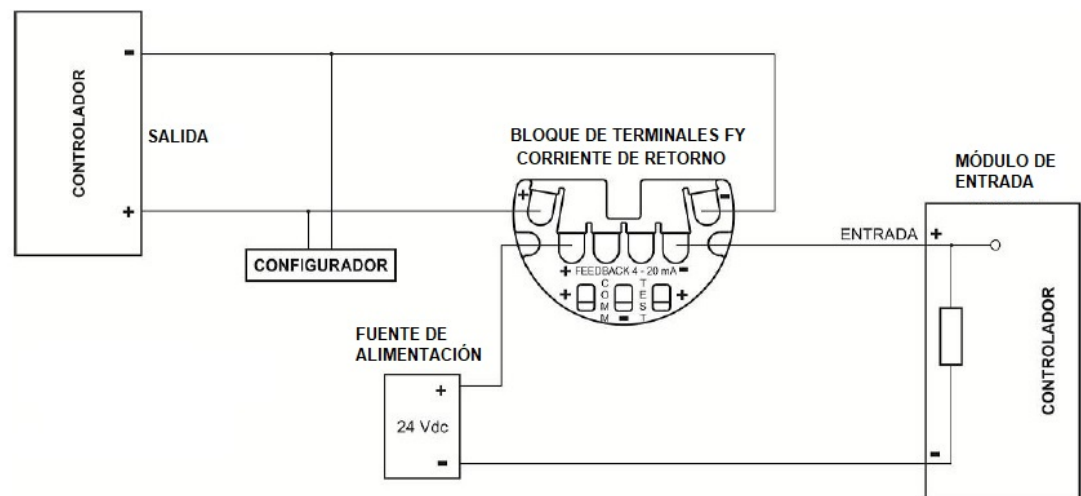


Figura 1.21 - Diagrama de Conexión FY301 - K2

- Ajuste automático de los parámetros de control;
- Control totalmente digital: Kp, Tr y Td;
- Bloque de terminales con 4 conexiones;
- Circuitos electrónicos no compatibles con FY301 K0 (estándar);

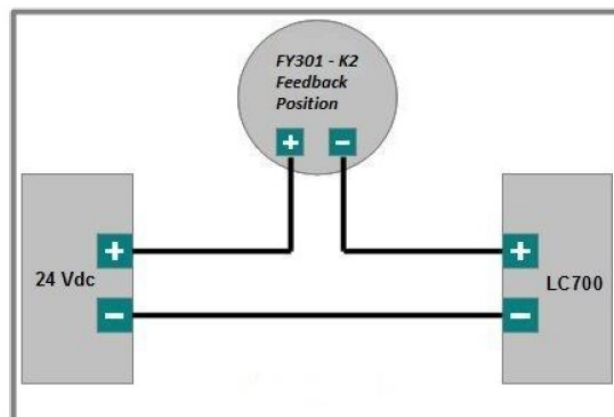


Figura 1.22 - Diagrama de Conexión FY301 - K2

Instalación en Áreas de Riesgo

Consulte el Apéndice A para detalles sobre certificación.

OPERACIÓN

Descripción Funcional del Transductor

Las partes principales del módulo de salida son los piloto, servo, sensor de posición el circuito controlador de salida.

El circuito de control recibe la señal digital de ajuste desde la CPU y la señal de feedback desde el sensor de posición.

El circuito neumático se basa en la nueva e bien conocida tecnología internacional que se describe en el capítulo “Baffle y Nozzle” y Spool Valve.

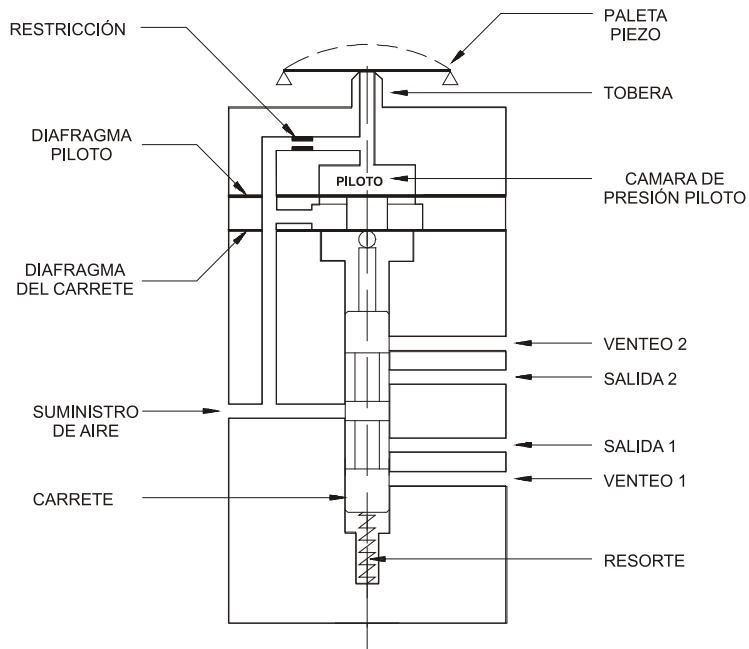


Figura 2.1 – Esquema del Transductor Neumático

Un disco piezoeléctrico es el “flapper” (aleta) en la etapa piloto. La aleta se desvía cuando el circuito de control aplica una tensión. Una pequeña corriente de aire en la nariz obstruye el flujo y causa el aumento de presión en la cámara piloto, llamada la presión del piloto.

La presión del piloto es muy baja, con pequeña capacidad de flujo y necesita ser amplificada en la sección servo. Esta incluye un diafragma en la cámara piloto y un más pequeño en la cámara de la bobina. La presión piloto presiona el diafragma de la cámara piloto la cual, en estado de equilibrio, será igual a la fuerza aplicada por la válvula de bobina del diafragma menor de la cámara de bobina.

Cada cambio de posición del posicionador aumenta o disminuye la presión piloto, como se explica en la sección Etapa Piloto. Este cambio causa un movimiento de la válvula hacia arriba y abajo, el cual altera la presión en Output 1 y Output 2, hasta que se alcance un nuevo equilibrio (nueva posición de la válvula).

Descripción Funcional de la Electrónica

Pase al diagrama de los bloques (Figura 2.2). La función de cada bloque se describe en seguida.

A/D

Recibe la señal 4 – 20 mA y la convierte al formato digital para la CPU.

D/A

Recibe la señal de la CPU y la convierte a un voltaje analógico proporcional a la posición deseada usada por el control.

Control

Controla la posición de la válvula de acuerdo con los datos recibidos de la CPU y de la respuesta de sensor de efecto may.

Sensor de Posición

Mide la posición actual y el feedback para el control y la CPU.

Sensor de Temperatura

Mide la temperatura del Circuito del Transductor

Sensores de Presión

Mide la presión de suministro de aire, y la presión del Output 1 y Output 2.
Disponible para lectura Hart®

Aislamiento

Aisla la señal 4 – 20 mA de la señal del piezoeléctrico.

EEPROM

Una memoria no-volátil almacena datos de configuración como reserva si el tablero de circuito del FY301 es sustituido.

Unidad de Proceso Central (CPU), RAM, PROM y EEPROM

La CPU es la porción inteligente del posicionador, siendo responsable por la supervisión y el funcionamiento de la ejecución de bloques, auto-diagnósticos y comunicación. El programa está almacenado en PROM. Para almacenaje temporaria de datos existe una RAM. Si estos datos se pierden cuando se desconecta la energía, el dispositivo tiene un EEPROM no-volátil donde son mantenidos los datos. Ejemplo de esos datos son la calibración y la configuración de válvulas.

MODEM HART

Este sistema posibilita cambiar, modular y de-modular informaciones digitales entre el programador y el posicionador Smar através del protocolo Hart®. Modula y remodula la información digital transmitida por el programador de Smar en la línea de corriente. El “A” representa 1200 Hz y el “0” representa 2200 Hz. La señal de frecuencia es simétrica y no afecta el nivel DC de la señal 4 – 20 mA.

Suministro de Energía

El circuito del posicionador recibe energía de 4 – 20 mA o transfiere energía de Loop Line (Línea de Bucles) para el circuito del posicionador bajo el límite de 3.8 mA para que funcione adecuadamente.

Control del Indicador

Recibe datos de la CPU y controla el LCD (Liquid Crystal Display).

Ajuste Local

Es suministrado por dos llaves de acción magnética, sin contacto eléctrico o mecánico externo, a través de un destornillador magnético.

Boquilla de Aleta Piezo

Esta unidad convierte el movimiento piezoeléctrico en una señal neumática para controlar la presión en la cámara piloto.

Restricción

La restricción y la boquilla forman un circuito dividido de presión. El aire es suministrado a la boquilla a través de la restricción.

Bobina

La bobina garantiza posicionamiento rápido de la válvula, suministrando mayor flujo de aire que la restricción.

OBSERVACIÓN

El tablero de circuito del sensor de presión es opcional (Vea código de pedido, sesión 6, opción K1).

Selector del Sensor

Selecciona el sensor que se debe leer.

Sensor IN: Mide la presión del aire suministrado.

Sensor OUT1: Cambia la presión en output 1.

Sensor OUT2: Cambia la presión en output 2.

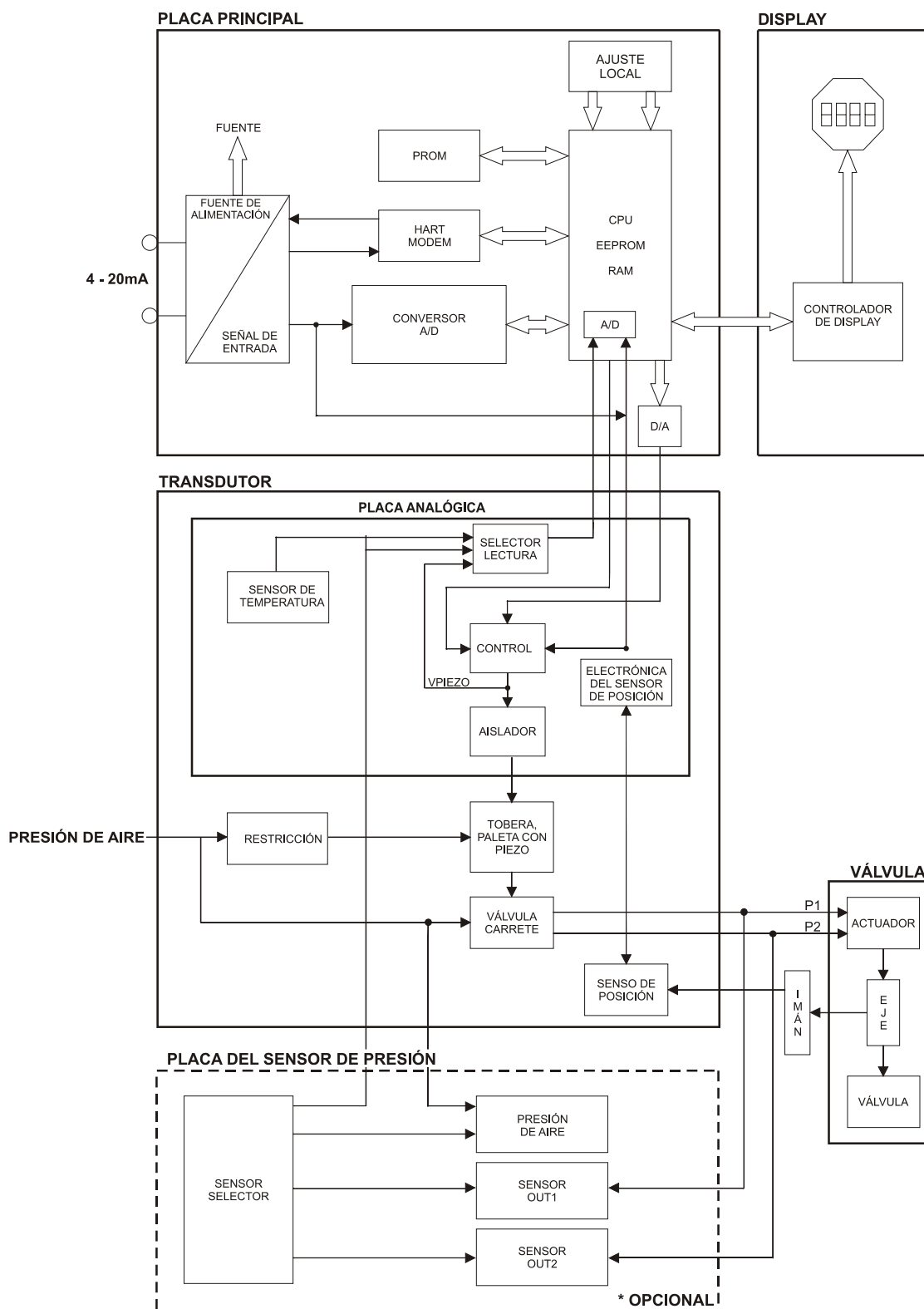


Figura 2.2 – Diagrama de Bloque del FY301

Indicador Local

El indicador local LCD realiza señales y operaciones de ajuste local.

Indicador Local

Durante el funcionamiento normal, el FY301 permanece en el modo de monitoreo y el display indica la posición de la válvula como porcentaje o como lectura corriente. El destornillador magnético activa el modo de programación local insiriéndolo en el orificio “Z” de la carcasa.

La figura 2.3 muestra las operaciones de configuración y monitoreo.

Después del suministro de energía, el FY301 indica la posición en el display, mostrando el modelo del FY301 y la versión de su software (X.XX).

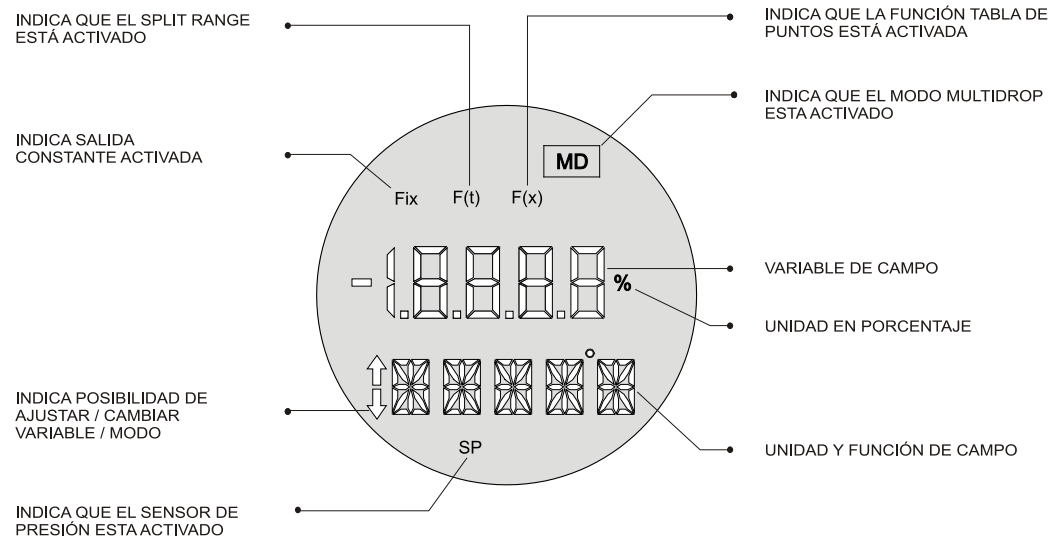


Figura 2.3 – Indicador Local

Monitoreo

Durante la operación normal, el FY301 permanece en el modo de monitoreo. Vea el por ciento en la figura 2.4.

El indicador muestra al mismo tiempo el dato y otra información.

La visualización normal se interrumpe cuando la herramienta magnética se insiere en el orificio “Z” (Local Adjustment), captando el ajuste local del modo de programación.

La figura de arriba muestra el resultado de la inserción de la herramienta en los orificios Z y S, que informan el movimiento y la acción de las opciones seleccionadas.

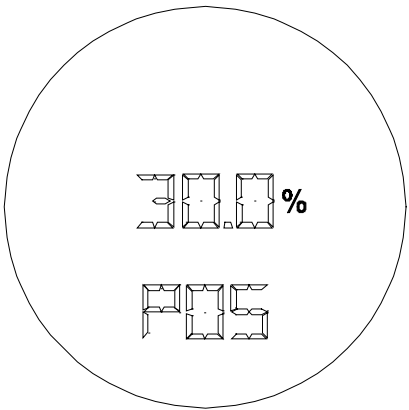


Figura 2.4 – Indicador Típico

CONFIGURACIÓN

El Posicionador de Válvula FY301 de Smar es un instrumento digital con las características más avanzadas que un dispositivo de control puede alcanzar. El protocolo digital de comunicación Hart® permite que el instrumento pueda conectarse a una computadora, a fin de configurarse de manera muy sencilla y completa. Estas computadoras conectadas a los posicionadores se llaman computadoras hosts y pueden ser primarias o secundarias. Aunque el protocolo Hart® sea del tipo master-slave, puede funcionar hasta con dos masters en un barramiento. Generalmente, el host primario tiene la función de supervisor, mientras el secundario, la función de configurador.

Los posicionadores pueden conectarse en redes del tipo multidrop o point-to-point. En una conexión point-to-point la dirección del equipo debe ser "0". En una red multidrop, si los dispositivos son reconocidos por su dirección, los posicionadores deben configurarse con una dirección entre "1" y "15". En este caso, la corriente de salida del posicionador se mantiene constante, cada un en 4 mA, si el reconocimiento es a través de Tag, las direcciones de los posicionadores pueden ser "0", mismo en configuración multidrop.

NOTA

En el caso de configuración de red multidrop para áreas clasificadas, los parámetros de la entidad para el área deben observarse estrictamente. Por lo tanto, la siguiente ecuación debe confirmarse:

$$Ca \geq \sum Ci_j + Cc \quad La \geq \sum Li_j + Lc$$
$$Voc \leq \min [Vmax_j] \quad Isc \leq \min [Imax_j]$$

Donde:

Ca, La = Capacitancia e inductancia permitidas del barramiento.

Ci_j, Li_j = Capacitancia/inductancia internas del posicionador *j* (*j* = up to 15)no-protégida.

Cc, Lc = Capacitancia e inductancia del cable.

V_{oc} = Tensión del circuito abierto de la barrera.

I_{sc} = Corriente de cortocircuito de la barrera.

Vmax_j = Tensión máxima permitida de aplicación en el instrumento *j*.

Imax_j = Corriente maxima de aplicación en el instrumento *j*.

El Posicionador de Válvulas Smar FY301 incluye un conjunto muy amplio de funciones de comando Hart que posibilita acceso a las funciones que han sido implementadas. Tales comandos, según las especificaciones del protocolo Hart, se agrupan como comandos universales, comandos de controles de práctica común y comandos específicos. Una descripción detallada de tales comandos se encuentra en el manual titulado "Hart® Command Specification - **FY301** Smart Valve Positioner".

Smar desarrolló el software DEVCOMDROID (Android DDL Interpreter), que se utiliza junto con interfaces HART, como nuestra HI331 (interfaz Bluetooth), además de AssetView (basado en DTM) para configurar dispositivos HART.

El antiguo PALM con HPC301 o CONF401, que son obsoletos, siguen funcionando incluso con las últimas actualizaciones del transmisor HART.

Todos brindan una fácil configuración, monitoreo de instrumentos de campo, capacidad para analizar datos y modificar el desempeño de estos instrumentos. Las características de funcionamiento y uso de cada uno de los configuradores están en los manuales específicos.

También se admite el uso de configuradores que admitan DDL (lenguaje de descripción de dispositivo) o DTM (administrador de tipo de dispositivo).

Las figuras de abajo muestran la frente del configurador basado en Palm y la pantalla del CONF401 con configuración avanzada.

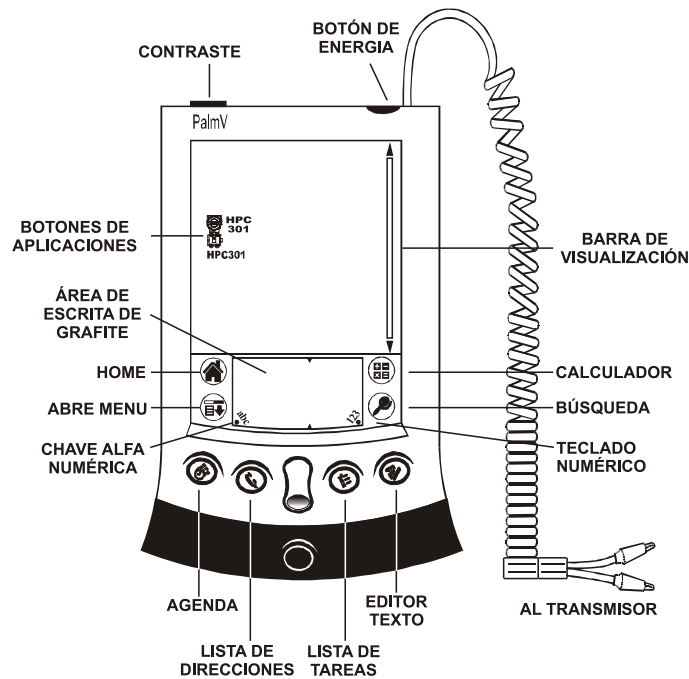


Figura 3.1 – Configurador Smar

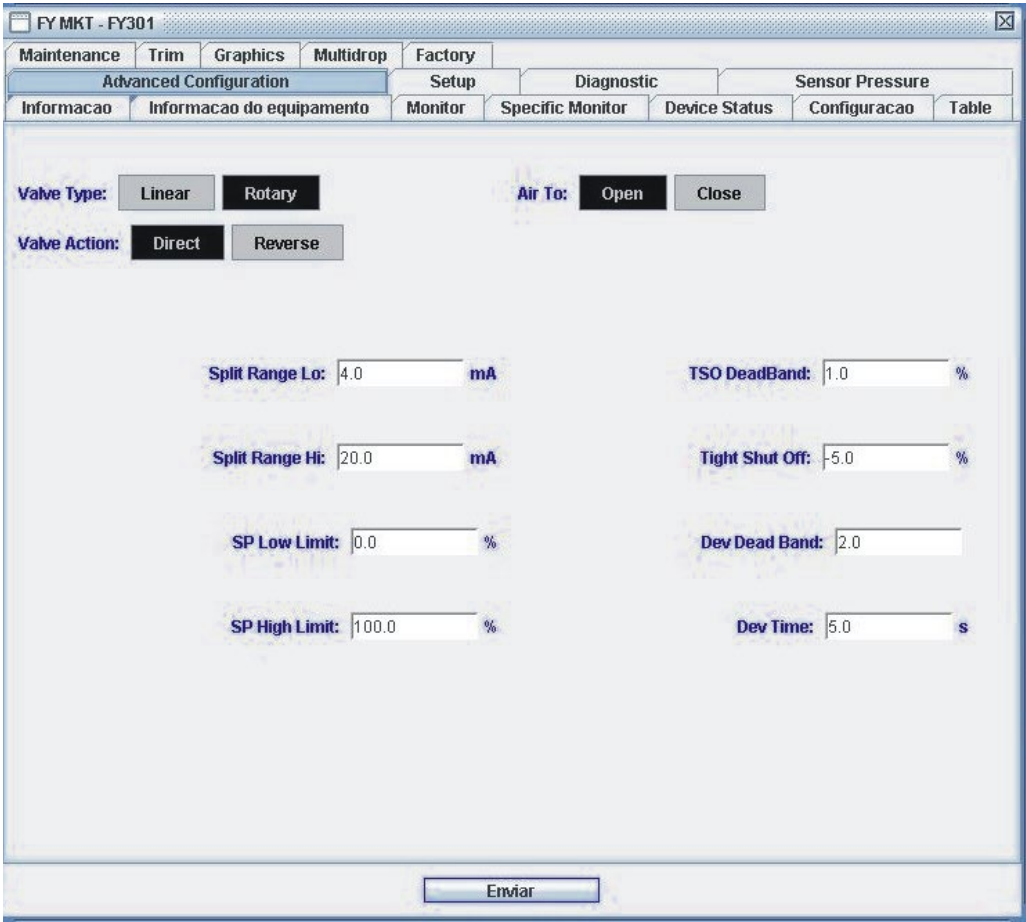


Figura 3.1 – Pantalla del CONF 401 de Configuración Activa Avanzada

La sigla TSO significa "Tight Shut Off" (Impermeabilización Completa), que garantiza el cierre total de la válvula, evitando escape en la base de la válvula. Si el valor del TSO es 5%, la válvula solo empieza a mover desde la posición cerrada (por ejemplo) en 5% de la señal del controlador. El TSO D significa "Tight Shut Off Deadband". Cuando el valor está en 1%, la válvula empezará a moverse de la posición cerrada en 6%. En el 4% la válvula cerrará totalmente.

Recursos de Configuración

A través del Configurador Hart, el firmware del FY301 permite acceder a las siguientes configuraciones:

- ✓ Identificación del Posicionador e identificación de Datos de Fabricación;
- ✓ Movimiento Remoto;
- ✓ Función de caracterización especial según una curva configurable de 16 puntos;
- ✓ Caracterización de flujo (lineal, de igual porcentaje y de apertura rápida);
- ✓ Monitoreo de todas las variables del dispositivo: entrada, ajuste, desvío y temperatura modulada de salida;
- ✓ Diagnóstico (Mantenimiento preventivo);
- ✓ Diagnóstico del posicionador y determinación de fallos;
- ✓ Configuración del control PID;
- ✓ Configuración del Dispositivo;
- ✓ Mantenimiento del Dispositivo.

Las operaciones entre el configurador y el posicionador no interrumpen la posición de la válvula y no perturba el funcionamiento del posicionador. El configurador puede conectarse en el mismo par de cables como la señal de 4-20 mA, hasta 2 kilómetros de distancia del posicionador.

Datos de Identificación y Manufactura

Las siguientes informaciones sobre la manufactura y la identificación del FY301 están disponibles:

- ✓ **TAG** – Campo alfanumérico de 8 caracteres para identificación del posicionador.
- ✓ **DESCRIPTION** - Campo alfanumérico de 16 caracteres para identificación del posicionador. Puede usarse para identificar servicio y ubicación.
- ✓ **MESSAGE** - Campo alfanumérico de 32 caracteres para cualquier otra información, tales como el nombre del responsable por la última calibración, algún cuidado especial a tomarse, o si es necesario ladder para acceso físico al posicionador.
- ✓ **DATE** – La fecha puede identificar algún hecho relevante, tal como la última calibración, la siguiente calibración o instalación. La fecha se presenta en estándar Inglés, e.g. Oct 30, 2003 y es la norma después de su elección.
- ✓ **ÚNIQUE ID** – Se usa para identificar el dispositivo y construir la dirección larga de Hart.
- ✓ **DEVICE INFORMATION** – Este botón permite leer datos de identificación y fechas grabados en la fábrica.

NOTA

Estas informaciones no pueden modificarse. Ellas son leídas directamente en la memoria del circuito.

Monitoreo

Esta función permite el monitoreo a distancia de 4 variables distintas del posicionador, al mismo tiempo. El tiempo de comienzo de lectura es alrededor de 5 segundos. Los valores siempre se actualizan. En total, se pueden monitorear 20 artículos. Estos son: posición actual de la válvula en porcentaje, porcentaje del alcance de corriente de entrada (antes del ajuste de linealidad de límites y flujo), corriente de entrada en mA o %, temperatura del dispositivo en grados Celsius y Fahrenheit, etc.

Configuración del Dispositivo

Además de los servicios de configuración de operación del equipo, el FY301 permite la auto-configuración. Los servicios de este grupo se relacionan a protección de escritura, posición de seguridad, función de caracterización de flujo, indicación local y configuración de tabla.

- ✓ **WRITE PROTECTION:** El configurador solo muestra que la escritura está autorizada si el jumper del W2 de la tabla principal está conectada a los pines debajo de la palabra DOWN.
- ✓ **SAFETY POSITION – Burnout:** Esta función permite configurar la posición a la cual la válvula se moverá en caso de fallo. Las posiciones configurables son: totalmente abierto, totalmente cerrado o último valor.
- ✓ **CHARACTERIZATION FUNCTION:** Cambia las características del flujo de la válvula. Por ejemplo, si la caracterización de igual porcentaje se aplica a una válvula de característica de flujo lineal, ella funcionará como una válvula de igual porcentaje. La documentación del fabricante contiene la característica inherente a la válvula. Las opciones para caracterización del flujo son:

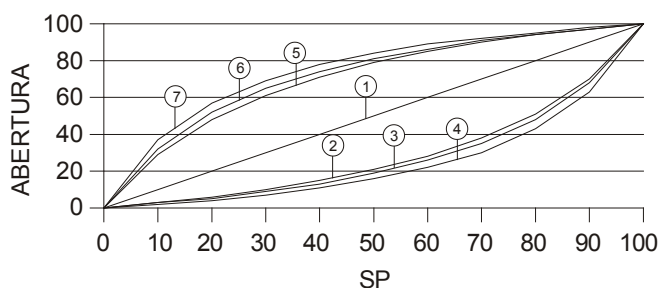
LINEAL	INALTERADO
Igual porcentaje	1:25
Igual porcentaje	1:33
Igual porcentaje	1:50
Abertura rápida	1:25 (Hyperbolic)
Abertura rápida	1:33 (Hyperbolic)
Abertura rápida	1:50 (Hyperbolic)
Tabla	16 pairs (X, Y)

- ✓ **INDICACIONES LOCALES** – El FY301 tiene un indicador local con tres campos bien definidos: campo de información con íconos informando el estado activo de la configuración, campo numérico de 41/2 dígitos de para evaluar la indicación y campo alfanumérico con 5 dígitos para información de estado y unidades.

El FY301 acepta hasta dos configuraciones del indicador local mostradas con pausa de 2 segundos entre cada una. Los parámetros que se pueden seleccionar para visualización se ven abajo.

PARAMETROS	DESCRIPCIÓN
PV %	Variable de proceso en porcentaje.
PV (mm)	Variable de proceso en mm.
SP %	Ajuste en porcentaje.
SP(mm)	Ajuste en mm.

CONFIGURACIÓN DE TABLA – A través del botón Tabla, una curva de caracterización hasta de 16 puntos puede configurarse. Esto permite construir una curva especial de caracterización de flujo como combinaciones, igual porcentaje u otras caracterizaciones.



- | | |
|-------------------------|------------------------|
| ① Lineal | ⑤ Abertura Rápida 1:25 |
| ② Igual Porcentaje 1:25 | ⑥ Abertura Rápida 1:33 |
| ③ Igual Porcentaje 1:33 | ⑦ Abertura Rápida 1:50 |
| ④ Igual Porcentaje 1:50 | |

Tabla 3.1 – Curva de Característica de Válvula

Configuración Avanzada

Esta función afecta configuraciones avanzadas de válvula. Las configuraciones avanzadas pueden configurar el tipo de válvula, air-to-open o air-to-close, acción de la válvula, límites de ajuste y split-range.

Mantenimiento del Dispositivo

Este grupo incluye servicios de mantenimiento relativos a la obtención de información necesaria al dispositivo de mantenimiento y teste de desempeño. Algunos de los servicios disponibles son: ajuste de posición y teste de desempeño de válvula, información general sobre el actuador y la válvula, conteo de operaciones, nivel de contraseña, modelo y desempeño de número de código.

Trim

Existen dos operaciones de trim: Current Trim y Temperature Trim. El Trim de Corriente permite calibrar la lectura de entrada del posicionador y el Trim de Temperatura es la referencia para el sensor de temperatura del posicionador.

Hay dos tipos disponibles de trim de corriente:

- **4 mA TRIM:** usase para ajustar la lectura de corriente de entrada del posicionador correspondiente a 0%.
- **20 mA TRIM:** usase para ajustar la lectura de corriente de entrada correspondiente a 100%.

Setup (Ajuste)

Esta función permite calibrar automáticamente el valor del desplazamiento (Auto Setup), los puntos de desplazamiento totalmente abierto y totalmente cerrado con precisión (posiciones inferior y superior), ajustar los tiempos de apertura y cierre y las acciones proporcional e integral del control PI, el imán, el sensor may, el setup y las condiciones del voltaje piezo.

Durante el proceso de ajuste, el indicador, si está instalado, mostrará el avance del setup, en lo cual el posicionador sigue los siguientes pasos:

10% - Abre o cierra la válvula, según el valor inicial del voltaje del piezo;

20% - El posicionador verifica si el cable plano está conectado, o si el sensor de posición funciona normalmente. En caso de error, el mensaje "HALL" aparecerá en el indicador local;

30% - El posicionador verifica si el imán usado es de válvula lineal o rotativa;

40% - En este punto, el posicionador abre o cierra la válvula, según la posición inicial. Si la bobina está obstruida o el posicionador no tiene suministro de aire, el mensaje "FAIL MOVE" (movimiento de fallo) aparecerá en el display.

50% - En este momento, el posicionador chequea si el imán está conectado a la válvula. En caso contrario, el mensaje "MGNT" será vista en el display.

60% - El posicionador ajusta la válvula en 50%. El proceso de ajuste podría quedar en este punto si el valor Kp esté bajo;

70% - La válvula está cerca del 50%. El proceso de ajuste podría quedar en este punto si el valor Kp esté alto;

80% - El posicionador ajusta sus referencias internas para colocar la válvula en 50%. El proceso de ajuste podría quedar en este punto si el valor Kp esté alto;

90% - El posicionador verifica si el imán está correctamente montado (flecha sobre flecha). En caso contrario, el mensaje "MGNT" será vista en el display.

100% - Final del ajuste.

Configuración Multidrop

DIRECCIONES – El FY301 tiene una variable que define la dirección del dispositivo en una red Hart®. Las direcciones del HART asumen valores entre “0” y “15” siendo los de “1” a “15” direcciones específicas de la conexión multidrop. Cuando el FY301 se configura para multidrop, significa que el indicador local está mostrando “MD” y la dirección tiene un valor entre “1” y “15”.

El FY301 es configurado en fábrica con la dirección “0”.

Diagnostic

Esta función permite configurar la unidad de ingeniería, los parámetros de diagnóstico y las condiciones generales del posicionador.

Backup (Apoyo)

La transferencia de datos del transductor a la tabla principal debe darse inmediatamente después de la sustitución del transductor o de la tarjeta del circuito principal.

Este proceso se hace automáticamente cuando el posicionador es energizado. Si necesario, el usuario puede forzar la transferencia usando la opción Read (Lea) del sensor.

La opción Write (Escriba) en el sensor permite grabar cambios anteriores, por ejemplo, en Kp, Tr, etc. en la memoria del transductor. Los valores anteriores para Kp, Tr, etc. se perderán.

Sensor de Presión

Esta función permite ajustar el trim de presión, visualizar el estado de la presión aplicada y configurar la presión de entrada del posicionador para activar el alarme a través de la comunicación Hart, si las presiones de no estén entrada aplicadas de acuerdo con los valores configurados.

Factory

Usase esta función solamente en la fábrica y el usuario no la puede acceder.

PROGRAMACIÓN USANDO EL AJUSTE LOCAL

Mueva el Jumper “W1” a la posición “ON” para hacer el ajuste local. Este jumper ubicase por encima de la tarjeta de circuito principal.

Existen dos orificios en el posicionador, debajo de la tarjeta, identificados por “S” y “Z”, los cuales permiten acceder a dos conmutadores magnéticos accionados por el tornillo magnético (Vea la Figura 4.1).

OBSERVACIÓN

En esta sección el Tornillo Magnético será nombrado como “TOOL”, y los orificios identificados por “S” y “Z” serán “ORIFICE S” Y “ORIFICE Z”.

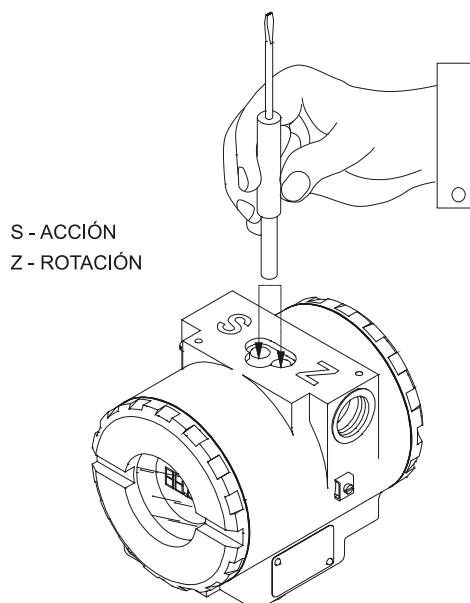


Figura 4.1 – Orificios de Ajuste Local

La tabla indica los resultados de las acciones en los orificios “Z” Y “S” en el FY301

ORIFICE	ACTION
Z	Función de Browsing (Vislumbre)
S	Selección de la función mostrada

El indicador digital muestra la programación ejecutada a través del ajuste local.

Conexión de los Jumpers W1 y W2

Jumper W1 conectado en ON

Si el Jumper W1 esté conectado en ON y el ajuste local activado, los parámetros del árbol de programación se pueden modificar.

Jumper W2 conectado en DOWN

Con el Jumper W2 conectado en ABAJO, un modo con escritura protegida, el posicionador protege la configuración contra modificaciones impropias.

NOTA

La escritura debe habilitarse durante la configuración y, tras hacerlo, debe deshabilitarse de nuevo.

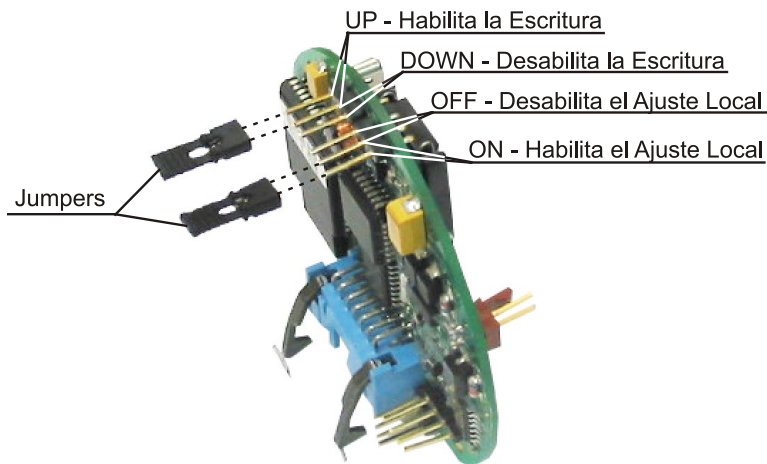


Figura 4.2 – Jumpers W1 y W2

Árbol de Programación Local

El árbol de programación es una estructura en forma de árbol con un menú de todas las funciones de software disponibles, como muestra la figura 4.3.

Mientras en ajuste local, es posible vislumbrar todas las opciones de configuración manteniendo el tornillo magnético en el orificio “Z”. Tras elegir una opción, coloque la herramienta en el orificio “S”, para activarla.

Manteniendo la herramienta en el orificio “S” es posible actuar continuamente el parámetro seleccionado, desde que este es un valor numérico. La implementación de acciones se hace por repetir y retirar la herramienta magnética hasta alcanzar la válvula deseada.

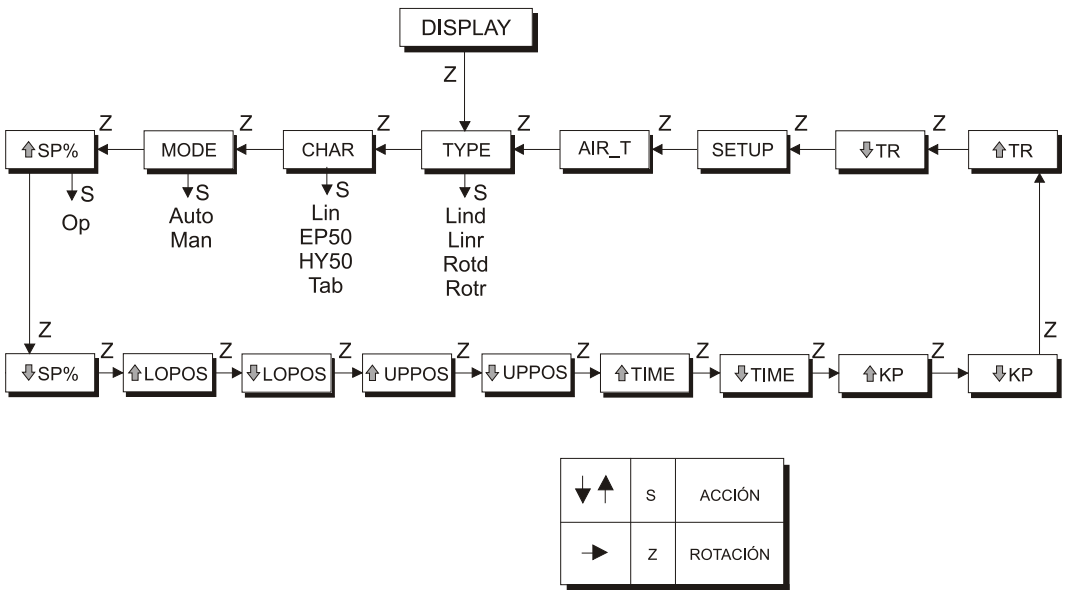


Figura 4.3 – Árbol de Programación Local

NOTA

El usuario debe realizar cada parámetro de acción juiciosamente, pues la acción escribe los parámetros de configuración en carácter permanente y no necesita confirmación. Terminada la acción, se supone que esta sea la configuración deseada.

Parámetros Ajustables

TYPE – Tipo de Válvula

Este parámetro permite configurar el tipo de válvula y también la acción asociada a la válvula. Las opciones son las siguientes:

- Lind** – Lineal y Directa;
- Linr** – Lineal y Reversa;
- Rotd** – Rotativa y Directa;
- Rotr** – Rotativa y Reversa.

CHAR – Curva de Caracterización de la Válvula

Este parámetro permite configurar el tipo de curva de caracterización de válvula. Las opciones son las siguientes:

- Lin**: Lineal;
- EP50**: Equal Percentage 50%;
- HY**: Hyperbolic.
- Tab**: - tabla 16 puntos (Configurable).

MODE – Modo de Operación

Este parámetro permite elegir el modo de operación. Al activar el posicionador, el siempre estará en modo automático, pero es posible elegir el modo de operación. Durante la operación, hay las siguientes opciones:

Auto – Modo Automático

Durante este modo, las posiciones se ajustan de acuerdo con la entrada de corriente de señal 4 – 20 mA. Mientras esté en automático, no se permite la acción local del parámetro SP%.

MAN – Modo Manual

Durante el modo manual, la posición se ajusta según el valor de parámetro SP%, independientemente de la corriente de entrada. Este es el único modo que permite actuar el parámetro SP%.

SP % - Set Point

Este parámetro representa el valor de posición deseado. Cuando en modo “Manual” es posible accionarlo remotamente, cualquier que sea la corriente de entrada. Cuando en “automático”, el se calcula del nivel de corriente de entrada.

LOPOS – Posición Inferior

Este parámetro permite calibrar la posición inferior, como el de la corriente de entrada, generalmente 4 mA, a menos que esté en operación de *split range* (alcance dividido). Durante la calibración, observe si el control se satura, o sea, si la válvula no más se mueve en la dirección deseada. En este caso, accione el movimiento de la válvula en la posición contraria.

UPPOS – Posición Superior

Este parámetro permite calibrar la posición superior, como para corriente de entrada, generalmente 20 mA, si no esté en operación *split range*. Durante la calibración, observe si el control se satura, o sea, si la válvula no más se mueve en la dirección deseada. En este caso, accione el movimiento de la válvula en la dirección contraria. La calibración se realiza en números de porcentaje.

TIME – Tiempo de Variación de Ajuste

Permite la configuración de la tasa de variación del setpoint. La unidad se exprime en segundos y se ajusta en el siguiente rango: 1 a 60.

Un TIEMPO con un valor aproximado de 60 hace que la variación del setpoint del actuador sea más lento.

Un TIEMPO con un valor aproximado de 1 hace que la variación del setpoint del actuador sea más rápido.

KP – Ganancia Proporcional

Este parámetro posibilita ajustar la ganancia proporcional del control servo.

Es ajustable dentro del rango: 0.5 a 45.

Para válvulas lineales, los valores típicos KP están entre 35 y 45.

Para válvulas rotativas, los valores están alrededor de 8.

TR – Tiempo Integral

Posibilita ajustar el tiempo integral de control servo. Es ajustable dentro del rango: 0 a 999 minutos de repetición.

Para válvulas lineales, los valores típicos TR están alrededor de 2 minutos de repetición.

Para válvulas rotativas, los valores típicos TR están alrededor de 8 minutos de repetición.

Setup – Auto-Posicionamiento

Después de configurar el tipo de válvula en el parámetro TYPE, el parámetro AUTO SETUP se accionará. Durante el proceso de ajuste el posicionador queda en estado de auto-posicionamiento y el mensaje “SETUP” parpadeará en el display. Mientras tanto, los parámetros de control serán determinados y el trim de 0% y el trim de 100% serán activados. Esta operación dura alrededor de 4 minutos. Durante la configuración del tipo de válvula, el usuario podrá vislumbrar el parámetro SETUP (herramienta en el orificio ZP) y poner la herramienta en el orificio S a fin de iniciar el previo auto-posicionamiento de la válvula.

Air to Close / Air to Open (AIR T)

Esta opción configura el efecto de la presión del aire en el posicionador.

Si el posicionador opera en “acción directa”:

- Debe configurarse para AIR OPEN, si se desea abrir la válvula
- Debe configurarse para AIR CLOSED, si el aire debe cerrar la válvula.

En caso del posicionador operar en “acción reversa”:

- Debe configurarse para AIR OPEN, si el aire debe cerrar la válvula
- Debe configurarse para AIR CLOSED, si el aire debe abrir la válvula

Procedimiento para Calibración de Válvula**ETAPA 1**

Seleccione el tipo de válvula en el menú TYPE, vislumbrando por lo menos una vez las tres opciones Lind, Linr. Rotd y Rotr.

ETAPA 2**Setup**

Para empezar la auto-calibración, vislumbre el parámetro SETUP e inserte la herramienta en S.

NOTA

En la mayoría de los casos, las etapas 1 y 2 son suficientes para una buena calibración.

ETAPA 3

Ajuste el KP para reducir el valor del *overshoot* (el *overshoot* requiere ajuste después de ajustarse el TIME. Cuanto menor el valor de KP, menor será el overshoot, pero el posicionamiento será más lento. Ajuste TR en un valor en que la posición no oscile y el control podrá alcanzar rápidamente la posición final.

ETAPA 4**Ajuste de Tiempo (TIME)**

Haga el ajuste de tiempo para válvulas rápidas a fin de aumentar el tiempo y reducir el overshoot.

ETAPA 5**Ajuste Zero a través de LOPOS (Posición Inferior)**

En este momento, la corriente estará en la posición equivalente a 0%, como, por ejemplo, 4 mA. Una manera más práctica de hacer este ajuste es poner la herramienta en el orificio S, permitiendo que el parámetro sea accionado continuamente, aumentando o reduciendo. Al constatar la acción de la válvula alrededor del punto deseado, retire la herramienta del orificio S y cambie lentamente su valor, o sea, colocando y retirando la herramienta del orificio S hasta alcanzar el punto deseado. En un cierto momento, es más conveniente hacer el ajuste incrementándolo de modo alterno, para evitar el riesgo de ultrapasar el valor deseado.

ETAPA 6**Ajuste de Span a través de UPPOS (Posición Superior)**

En este momento, la corriente estará en posición correspondiente a 100% como, por ejemplo, 20 mA. El procedimiento es similar al descrito para el ajuste de Zero.

ETAPA 7**Aire para Cerrar / Aire para Abrir (AIR T)**

Esta opción configura el efecto de la presión del aire en el posicionador

Si el posicionador opera en “acción directa”:

- Debe configurarse para AIR OPEN, si el aire debe abrir la válvula.
- Debe configurarse para AIR CLOSED, para el aire cerrar la válvula.

Si el posicionador operar en “acción reversa”:

- Debe configurarse para AIR OPEN, para el aire cerrar la válvula.
- Debe configurarse para AIR CLOSED, para el aire abrir la válvula.

MEDIDAS DE MANTENIMIENTO

Informaciones generales

NOTA

Equipos instalados en atmósferas explosivas deberán ser inspeccionados por NBR/IEC60079-17.

Los posicionadores de válvulas FY301 son probados e inspeccionados antes de entregados al usuario final. Sin embargo, durante su proyecto y desarrollo, se ha considerado la posibilidad de necesitar de reparos hechos por el usuario, si necesario fuere.

En estos casos, se recomienda que el usuario no intente reparar tarjetas de circuito impreso. Al contrario, que tenga tarjetas de repuesto, que se pueden pedir a Smar, a cualquier momento.

Las medidas de mantenimiento son un conjunto de técnicas destinadas a mantener los posicionadores con vida útil más larga a fin de funcionar en condiciones de seguridad y promocionar reducción en los costos. Los distintos tipos de mantenimiento están descritos en esta sección.

Recomendaciones de montaje de equipos aprobados con los certificados IP66W (para atmósferas salinas)

NOTA

Esta certificación está válida para posicionadores de acero inoxidable y aluminio sin cobre fabricados y aprobados con certificados IPP66 W. Todos los materiales externos, tales como manómetros (a excepción de partes húmedas), enchufes, conexiones, etc., deben ser hechos en acero inoxidable.

La conexión eléctrica con roscas de 1/2" – 14NPT deben usar un sellador. Los selladores de silicona elástica son recomendados.

La modificación del instrumento o el cambio de piezas provenientes de fabricantes no autorizados por Smar está prohibido y anulará la certificación.

Mantenimiento Correctivo del Posicionador

Si ocurre el mantenimiento inesperado del posicionador, con el propósito de localizar y reparar problemas causados por el funcionamiento continuado, o sea, especialmente para suprimir defectos ya presentados por los instrumentos.

El diagnóstico es un conjunto de métodos para ubicar y eventualmente corregir errores y problemas o mismo verificar efectos de fallos en el posicionador.

Diagnósticos sin Configurador

A fin de realizar el diagnóstico, consulte la tabla 5.1.

DIAGNÓSTICO	
SINTOMA	PROBABLE FUENTE DE ERROR
POSICIÓN VISTA EN EL DISPLAY	<i>Corrección del Posicionador</i> Verifique la polaridad y la continuidad del cableado
	<i>La energía debe suministrarse por una fuente de corriente</i> Verifique la señal de entrada. La corriente mínima de operación debe ser 3.8 mA.
	<i>Fallo Electrónico</i> Verifique las tarjetas de circuito por malas conexiones y cambielas por repuestos.
NO RESPONDE A LA SEÑAL DE ENTRADA	<i>Conexiones de Salida de Presión</i> Verifique escapes de aire
	<i>Presión del Suministro de Aire</i> Verifique la presión. La presión de entrada del posicionador debe estar entre 20 psi y 100 psi.
	<i>Calibración</i> Verifique los puntos de calibración del posicionador

DIAGNÓSTICO	
	<i>Restricciones Obstruidas o Salida Bloqueada</i> Observe las siguientes medidas descritas en este Manual: Conexiones de Salida y Limpieza de las Restricciones
OSCILACIÓN ACTUADOR	<i>Calibración</i> Ajuste el parámetro Kp. Ajuste el parámetro Tr
RESPUESTA LENTA DEL ACTUADOR	<i>Parámetros de Ajuste están muy bajos</i> Ajuste el parámetro Kp o Tiempo para Abrir y Tiempo para Cerrar
RESPUESTA MUY RÁPIDA DEL ACTUADOR	<i>Los Parámetros de Ajuste están muy altos</i> Ajuste el parámetro Kp o Tiempo para Abrir y Tiempo para Cerrar

Tabla 5.1 – Diagnóstico sin el Configurador

Diagnóstico con el Configurador

Si el posicionador está prendido y con el circuito de comunicación y la unidad de procesamiento funcionando, el configurador puede ser usado para diagnóstico, en caso de problemas. El configurador debe conectarse al posicionador según los diagramas vistos en la Sección 1.

Mensajes de Error

Los mensajes de error informan el diagnóstico a través del autodiagnóstico de errores y mal funcionamiento. Cuando el configurador se está comunicando con el posicionador, el usuario es informado de cualquier problema. En el posicionador FY301 los mensajes de error siempre se alternan con la información el alto del display del configurador. La Tabla 5.2 relaciona los mensajes de error y otros detalles de la acción correctiva.

MENSAJES DE ERROR	FUENTES POSIBLES DE PROBLEMAS
ERROR DE PARIDAD	- La resistencia de línea no coincide con las características técnicas.
ERROR DE EXCESO	- Ruído oscilación.
ERROR DE SUMA	- Señal de nivel bajo.
ERROR DE AJUSTE	- Interfaz dañificada. - Energía suministrada o tensión de batería inferior a 9 V.
SIN RESPUESTA	- Resistencia de línea del posicionador no cumple con las características técnicas. - Ausencia de energía. - Desconectado o dañificado. - Configuración en modo multidrop accedida por ON LINE SINGLE UNIT. - Energía y polaridad revertidas. - Interfaz dañificada. - Energía suministrada o tensión de batería inferior a 9 V.
LÍNEA OCUPADA	- Uso de línea por otro dispositivo
AUSENCIA DE CMD	- Versión de software incompatible entre configurador y posicionador.
EQUIPO OCUPADO	- Posicionador realizando tarea importante, tal como ajuste local.
MAL FUNCIONAMIENTO DEL POSICIONADOR	- Tensión del transductor de presión desconectada. - Falla de tensión del transductor de presión.
ARRANQUE FRÍO	- Arranque o reajuste debido a falla del suministro de energía.
SALIDA FIJA	- Operación en modo local con posición fija. - Conectado en burnout.
SALIDA SATURADA	- Posición fuera de calibración o en la seguridad contra fallas (corriente de salida de 3.9 o 21 mA).
2 FUERA DE LÍMITES	- Temperatura fuera del límite de operación. - Sensor de temperatura dañificado.
1 FUERA DE LÍMITES	- Posicionador fuera del rango de operación de la válvula. - Tensión del transductor de presión dañificado o desconectado. - Posicionador con error de configuración.
VALOR DE RANGO MUY ALTO	- Valor de rango inferior > (Límite superior del rango de span mínimo).
VALOR DE RANGO MUY BAJO	- Valor de rango inferior > (Límite superior de rango).
VALOR DE RANGO SUPERIOR MUY ALTO	- Valor de rango superior > 110 % x (Límite de rango superior).

Instrucciones de Desmontaje para Mantenimiento

- [illegible]

Mantenimiento – Piezas Mecânicas

- ## Mantenimiento – Piezas Electrónicas

NOTA	
Los números indicados entre paréntesis se refieren a la Figura 5.4 – Vista Desensamblada.	

Para retirar la tarjeta de circuito (5) y el indicador (4), afloje el tornillo de traba de la tapa (6) del lado sin la marca “Field Terminals”, y en seguida retire la tapa (1).

ATENCIÓN

Las tarjetas de circuito tienen componentes que se pueden dañar con descargas electrostáticas. Verifique las instrucciones de cómo manipular las piezas CMOS. También se recomienda almacenar las tarjetas en paquetes a prueba de descargas electrostáticas.

Afloje los dos tornillos (3) que fijan la tarjeta de circuito principal y el indicador. Tire fuera el indicador y en seguida la tarjeta principal (5).

Verifique la versión del firmware; debe ser versiones 2.12, 2.13 o superior. Monte el equipo, aplique la presión de 30 psi y prenda el equipo. Si el equipo no se inicia y el indicador no se enciende, siga las etapas abajo:

1. Desconecte la tarjeta analógica de la tarjeta digital (17);
2. Caso el equipo se inicie, sustituya la tarjeta de circuito analógica (18) (pieza número 400-0060) o la tarjeta de circuito analógica para sensores de presión. Si esta sustitución no soluciona el problema, es necesario cambiar la tarjeta de circuito principal (5) (Pieza número 209-0320)

Accione el auto-setup. Después, verifique si el posicionador funciona adecuadamente. Para eso, aplique la entrada de 12 mA y esté seguro de que la válvula va a la posición correspondiente a 50% de desplace. Si no lograr, haga lo siguiente:

1. Conecte el configurador Smar a los cables de entrada; seleccione la opción “Monitoring” en la pantalla de menú;
2. Aplique 4 mA y verifique si el configurador registra SP% = 0%;
3. Aplique 20 mA y verifique si el configurador registra SP% = 100%;
4. Si los valores arriba son diferentes, ejecute el trim de corriente de 4 mA y el de 20 mA;
5. Verifique la lectura del sensor de posición en el configurador. Aplique la presión directamente en el actuador de la válvula y verifique si hay cambio en la lectura (18) (pieza número 400-0840), (65000 significa que el sensor no está siendo leído) y el defecto puede ser en la tarjeta de circuito analógica o en la tarjeta de circuito analógica para sensores de presión ((18) (pieza n° 400-0060) o en el conjunto de sensores de posición (35) (pieza n° 400- 0090); sustituya las tarjetas y ejecute nuevamente las etapas 2 a 4;
6. Verifique la tensión del piezo en el configurador;
7. El valor de tensión del piezo debe estar entre 30 y 70 volts.

Para verificar el valor de la posición del sensor y la tensión del piezo haga lo siguiente:

1. Ajuste la válvula en 50% de desplace;
2. Con el configurador, va al modo “monitoring” y elija dos parámetros: valor Hall y tensión del piezo;
3. Los valores de piezo deben estar lo más cerca de 26000 a 38000;
4. Estos valores deben estar entre 30 y 70 volts. Si la tensión no esté entre ellos, siga con la calibración del piezo usando el dispositivo de calibración FYCAL (verifique manual de instrucciones en www.smar.com para mas detalles);

Mantenimiento Preventivo del Posicionador

Mantenimiento Planeado consiste en un conjunto de medidas y acciones para mantener el dispositivo funcionando, ejecutadas con el objetivo de evitar la ocurrencia de fallas. Se aplica a través de ajustes, pruebas y acciones según los valores especificados, antes de que los defectos ocurran. Se recomienda el mantenimiento preventivo dentro del período máximo de un año, o durante la parada del proceso.

Procedimiento de Desmontaje

Tensión del Transductor de Presión

Para remover el transductor de la carcasa electrónica, las conexiones eléctricas del lado del terminal de campo y el conector de la tarjeta principal deben estar desconectados.

Afloje los tornillos hexagonales (6) y destornille la carcasa electrónica del transductor, observando que

el cable plano no sea excesivamente torcido.

CUIDADO

No gire la carcasa electrónica más de 270° sin desconectar el circuito electrónico de la energía.



Figura 5.2 –Rotación del Transductor

NOTA

Los números indicados entre paréntesis y en negritas se refiere a la figura de la Vista Desmontada.

1. Retire la protección del cable plano (**17**) aflojando los tornillos Allen (**15**). Cuando remover esta cobertura, tenga cuidado para no dañar la capa interna: esta pieza no puede ser lavada;
2. Remueva la tarjeta analógica (**18**);
3. Remova la base del piezo eléctrico (**24**) sin mojarla;
4. Remova la restricción (**20**) para limpieza;
5. Remova el conjunto intermediario (**27**) y verifique la integridad de los diafragmas, si necesario lávelos con agua y detergente neutro y después lávelos con alcohol y seque los antes de montarlos;
6. Remova la válvula de la bobina (**29**); la limpieza se hace con agua y detergente, después del que lava con alcohol, secandola antes de montarla. No use lubricante de cualquier tipo;
7. El bloque neumático (**31**) puede lavarse con agua y detergente y, después, lavelo con alcohol. Verifique si está bien limpio, sin polvo u otra impureza. Para eso, aplique aire comprimido en todos los orificios del bloque;
8. Verifique si no hay agua o humedad en la cobertura (**33**) del sensor de posición; esta pieza no se puede lavar;
9. Verifique si el cable plano del sensor de posición está dañado, torcido, cortado u oxidado.

Calibración del Piezo Eléctrico – FYCAL

Para ejecutar la calibración del piezo eléctrico del Posicionador, consultar el manual del FYCAL - Dispositivo de Calibración del Transductor de Presión, disponible en [HTTP://www.smar.com](http://www.smar.com).

Procedimiento de Limpieza de la Restricción

El aire fluye a la boquilla a través de una restricción. Inspeccione la limpieza de la restricción periódicamente para garantizar el buen funcionamiento del posicionador.

1. Esté seguro de que el suministro de aire no está presionando el equipo.



2. Con la herramienta adecuada, retire la tarjeta del número de serie del transductor. En los modelos nuevos la tarjeta ubicase en el lado opuesto del transductor.



3. Retire el tornillo de la restricción con la herramienta adecuada;



4. Retire las arandelas con la herramienta adecuada;
5. Bañe la pieza en solvente y secala con aire comprimido, aplicandolo directamente en orificio menor para que salga por el orificio mayor.
6. Introduzca la herramienta PN 400-0726 en el orificio de la restricción para evitar posible obstrucción;

RESTRICCIÓN - Modelo antiguo, con orificio en la punta



RESTRICCIÓN - Modelo nuevo, con orificio en la lateral (reemplazó el modelo antiguo)**Aguja de limpieza de restricción y restricción****Procedimiento de limpieza**

7. Monte las arandelas y atornille la restricción en el posicionador;
8. Aplique aire instrumental en el equipo y el funcionará normalmente.

Cambio de los Filtros

Recoloque los elementos del filtro del posicionador (28) (pieza nº 400-0655) con el período mínimo declarado de 1 (un) año.

El aire instrumental suministrado debe ser limpio, seco y anti-corrosión, según los estándares de la American National Standard "Estándar de Calidad para Aire Instrumental" - (ANSI/ISA S7.0.01 - 1996).

Si el aire instrumental no cumplir con las normas arriba, el usuario debe considerar el cambio de los filtros del posicionador más frecuentemente.

Puertas de Escape

El aire escapa a la atmósfera a través de 2 puertas ubicadas detrás de la tarjeta del transductor y 4 salidas en el lado opuesto del calibrador. Cualquier objeto extraño afectando o bloqueando la puerta de escape puede perjudicar el desempeño del posicionador. Pulverize los escapes periódicamente con un solvente.

ATENCIÓN

Nunca use aceite o grasa en la válvula de la bobina, pues los lubricantes pueden degradar el desempeño del posicionador.

Circuito Electrónico

Enchufe los conectores del conector y de suministro de energía en la tarjeta principal (5). Conecte el display a la tarjeta principal. Observe las cuatro posiciones viables de montaje (Figura 5.2). La marca ▲ en el display indica la posición hacia arriba.

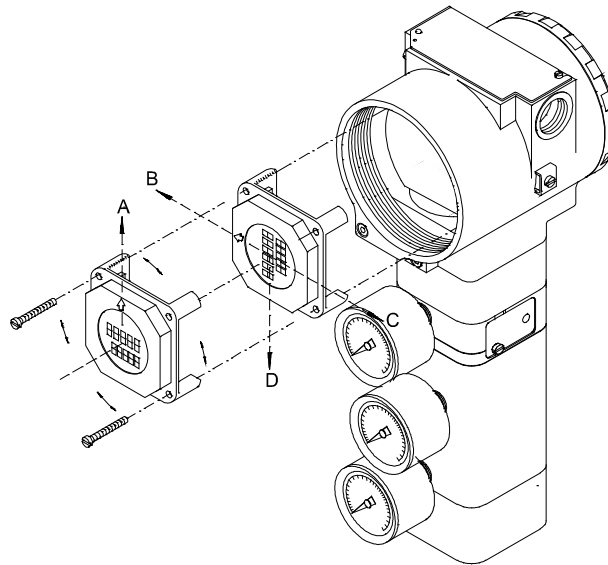


Figura 5.3 – Cuatro Posiciones Posibles para el Indicador Local

Sujete la tarjeta principal y el indicador display con sus tornillos (3). Complete el montaje apretando la tapa protectora (1). El posicionador está listo para energizar y probar.

Conexiones Eléctricas

El enchufe debe instalarse obligatoriamente en la conexión eléctrica sin uso, evitando la penetración de humedad.

Contenido del Paquete

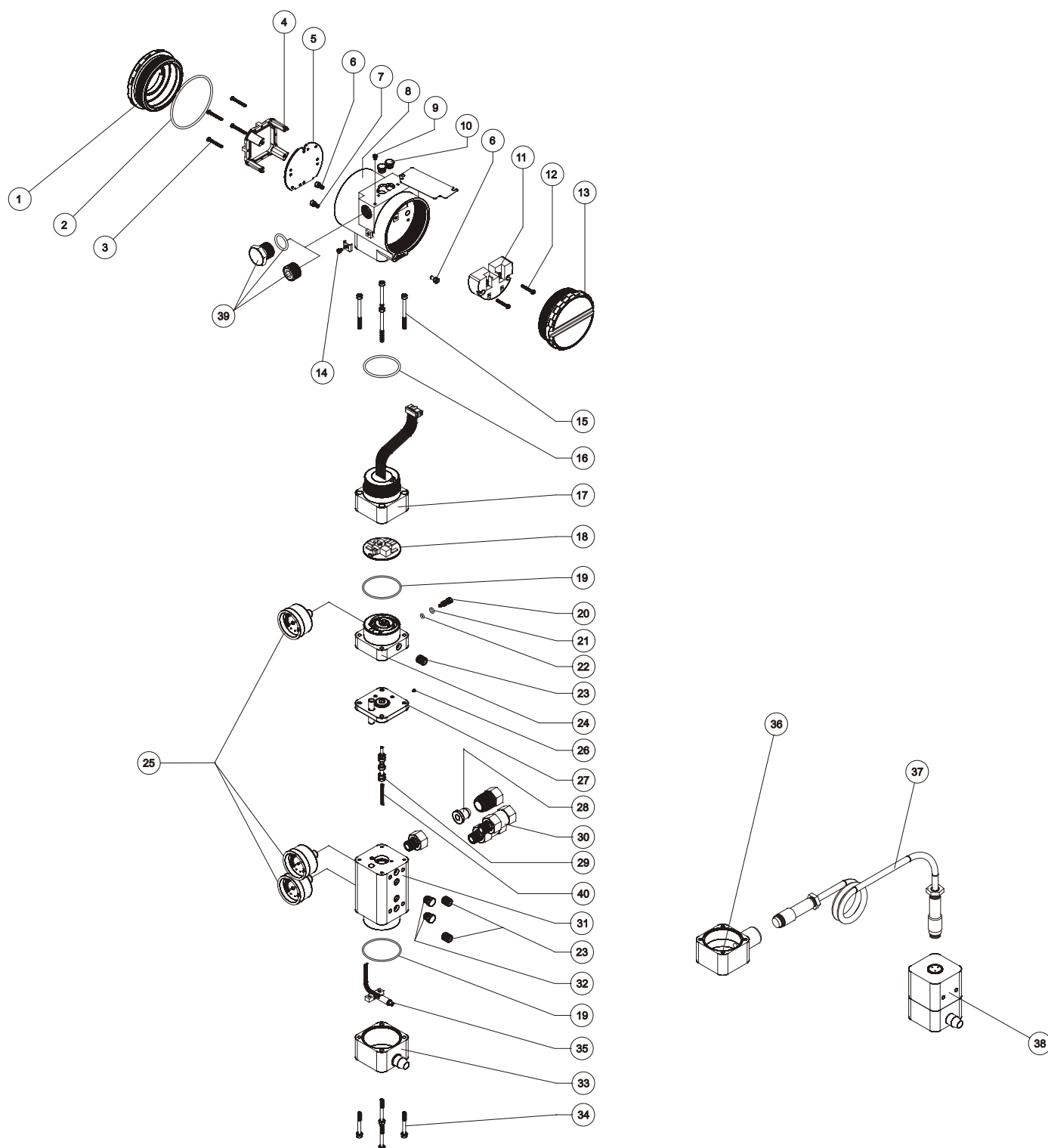
Al recibir el equipo, verifique el contenido del paquete. El número de los artículos marcados con (*) deben estar de acuerdo con el número del posicionador entregado.

- Posicionador (NOTA 1)
- Tornillos de montaje del posicionador
- Imán
- Herramienta magnética para ajuste local (NOTA 2)
- Centralizador de transmisor (NOTA 2)
- Dispositivo de limpieza de la restricción (NOTA 2)
- Manual de operación, mantenimiento e instrucciones (NOTA 2)

NOTAS

1) Al elegir la versión con Sensor Remoto, se incluirá un soporte adicional en forma de "L" para un tubo de 2" para fijar el FYRemoto (siempre que el FY se especifique CON la opción Soporte de Fijación). Para fijar el sensor remoto al actuador, es necesario especificar el BFY de acuerdo con el código de pedido en este manual.

2) La cantidad suministrada debe estar de acuerdo con el número de posicionadores.

Vista Desmontada**Figura 5.4 – Vista Desmontada**

Accesorios

ACCESORIOS	
CODIGO DE PEDIDO	DESCRIPCIÓN
SD-1	Herramienta magnética para ajuste local.
HPI311-M5P*	Sólo la interfaz HART®.
400-0726	Aguja de limpieza para la restricción.
400-1176	Guía de teflón para imán lineal
400-1177	Guía de teflón para imán rotativo

Lista de Repuestos

LISTA DE REPUESTOS			
DESCRIPCIÓN DE PIEZAS	POSICIÓN	CÓDIGO	CATEGORÍA (NOTA 4)
CARCASA (NOTA 1)	8	400-1314-3 (NOTA 6)	-
TAPA (INCLUYE ARANDELAS O-RING)	1 y 13	400-1307 (NOTA 6)	-
TORNILLO DE TRABA DE LATAPA	6	204-0120	-
TORNILLO DE TRABA DEL SENSOR (Tornillo M6 sin cabeza)	7	400-1121	-
TORNILLO EXTERNO DE TIERRA	14	204-0124	-
TORNILLO DE LA TARJETA DE IDENTIFICACIÓN	9	204-0116	-
TAPA DE ARANDELAS (NOTA 2)	2	204-0122	B
TAPA DE PROTECCION DEL AJUSTE LOCAL	10	204-0114	-
INDICADOR DIGITAL GLL1438 (para tarjeta principal antigua GLL1011) INDICADOR DIGITAL (para nuevas tarjetas principales GLL1443 y 1451)	4	(NOTA 8)	A
AISLADOR DE TERMINAL		400-0058	A
AISLADOR DE TERMINAL PARA RETORNO DE POSICIÓN EN SEÑAL 4-20 mA (paquete de 6 unidades) (NOTA 7)	11	400-1329	A
TARJETA DEL CIRCUITO PRINCIPAL	5	(NOTA 8)	A
TORNILLO DEL AISLADOR DE TERMINAL	12	204-0119	B
TORNILLO DE LA TARJETA PRINCIPAL (nuevo modelo GLL1443 y 1451), (2 tornillos con espaciadores y arandelas de retención)	3	400-0560	B
CONEXIÓN DE LA TAPA	15,16 y 17	400-1320 (NOTA 6)	A
· Tornillo de Conexión de la Tapa	15	400-0073	-
· Arandela de Cuello en Buna-N (NOTA 2)	16	204-0113	B
TARJETA ANALÓGICA sin sensor de presión GLL 1012 (versión K0)	18	400-0060	-
TARJETA ANALÓGICA para sensor de presión GLL 1204 (versión K1)	18	400-0840	-
TARJETA ANALÓGICA para retorno de corriente GLL1456 (versión K2)	18	400-1341	-
CONJUNTO DE LA BASE PIEZO	19,20,21,22, 23,24 y25	400-1318 (NOTA 6)	A
· Arandela de la base y del bloque (NOTA 2)	19	400-0085	B
· Restricción	20	344-0165	B
· Arandela de la Restricción Externa (NOTA 2)	21	344-0155	B
· Arandela de la Restricción Interna (NOTA 2)	22	344-0150	B
· Buje Sintético	23	400-0033	B
· Indicador Analógico (Calibrador – Acero Inoxidable 316 y Latón) (NOTA 5)	25	400-1120	B
· CONJUNTO DEL DIAFRAGMA (acompaña tubo de Hall, intermedio y arandelas)	27	400-1321 (NOTA 6)	B

LISTA DE REPUESTOS			
DESCRIPCIÓN DE PIEZAS	POSICIÓN	CÓDIGO	CATEGORÍA (NOTA 4)
CONJUNTO BLOQUE NEUMÁTICO	19,23,25,28,29,30,31 y 32	400-1317 (NOTA 6)	A
. Arandela de Base & Bloque (NOTA 2)	19	400-0085	-
. Buje Sintético	23	400-0033	-
. Indicador Analógico (Calibrador de Acero Inox 316 y Latón) (NOTA 5)	25	400-1120	-
. Elemento del Filtro	28	400-0655	-
. Válvula de la Bobina	29	400-0653	A
. Resorte de la Válvula de la Bobina	40	400-0787	-
. Filtro 1/4" en Acero Inox - incluye elemento de filtrado	30	400-1383	-
. Enchufe del Escape en Acero Inox	32	400-0654	-
CONJUNTO DE TAPA HALL	33 (o 36),34 y 35	400-1319 (NOTA 6)	-
Tornillo de tapa de Hall	34	400-0092	-
Soporte Hall + Sensor Hall + Cable Flexible	35	400-0090	-
CONJUNTO DE EXTENSIÓN REMOTO	38	400-1322 (NOTA 6)	-
CONJUNTO DE CABLE + CONECTOR	37	400-1325 (NOTA 6)	-
ENCHUFE DEL CONJUNTO DE ENCAJE INTERNO 1/2" NPT (Ex d) EN CARBONO BICROMATIZADO T	39	400-0808	-
ENCHUFE DEL CONJUNTO DE ENCAJE INTERNO 1/2" NPT (Ex d) EN SST 316	39	400-1484 (NOTA 9)	-
ENCHUFE DEL CONJUNTO DE ENCAJE INTERNO 1/2" NPT (Ex d) EN ACERO CARBONO	39	400-0583-11	-
ENCHUFE DEL CONJUNTO DE ENCAJE INTERNO 1/2" NPT EN SST 304	39	400-0583-12	-
ENCHUFE DEL CONJUNTO DE ENCAJE INTERNO M20 x 1.5 (Ex d) EN SST 316	39	400-0810	-
ENCHUFE DEL CONJUNTO DE ENCAJE EXTERNO PG 13.5 (Ex d) EN SST 316	39	400-0811	-
ADAPTADOR DE 3/4" NPT (Ex d) EN SST 316	39	400-0812	-
CONJUNTO DE TRANSDUCTOR	NOTA 3	400-1316 (NOTA 6)	A
IMANES			
. Imán lineal 30 mm	-	400-0748	-
. Imán lineal 50 mm	-	400-0035	-
. Imán lineal 100 mm	-	400-0036	-
. Imán Rotativo	-	400-0037	-
TORNILLO DE AGARRE DEL POSICIONADOR AL SOPORTE DE MONTAJE (en paquetes de 12 unidades)	-	400-1190	-

NOTA

- 1) Incluye aislador de terminal, tornillos (traba de la tapa, tierra y aislador de terminal) y tarjeta de identificación sin certificación.
- 2) Arandelas en paquetes de 12 unidades.
- 3) Incluye todos los repuestos del transductor
- 4) En la categoría "A" se recomienda mantener un stock de un conjunto para cada 25 piezas instaladas y en la categoría "B" un conjunto para cada 50 piezas instaladas.
- 5) Los calibradores para el suministro de presión, salida 1 o salida 2, son suministrados con las partes mojadas en latón.
- 6) Para especificar, utilice la tabla CÓDIGO DETALLADO DE PIEZAS DE REPUESTO. Consulte las tablas siguientes.
- 7) Asiste posicionador, exclusivamente, especificado con opción K2.
- 8) Acceda a www.smar.com/espanol/soporte, en Soporte General, busque una Nota de Compatibilidad y consulte el documento.
- 9) El repuesto 400-1484, Enchufe Hexagonal Interno 1/2 "NPT Acero Inoxidable 316 BR-Ex-d, fue estandarizado en el material Al316 y se utilizará en toda la línea de carcasas (aluminio, aluminio sin cobre o Al316). Con o sin certificado CEPEL.

Código Detallado de Piezas de Repuesto

CÓDIGO DETALLADO DE PIEZAS DE REPUESTO				
CÓDIGO	DESCRIPCIÓN			
400-1314-3	CARCASA; FY301			
	Opción	Protocolo de Comunicación		
	H	HART & 4-20 mA		
	R	HART & 4-20 mA + retorno de posición		
	Opción	Conexión Eléctrica		
	0	½ NPT		
	A	M20 X 1,5		
	B	PG13,5		
	Opción	Material		
	H0	Aluminio (IP/Type)		
	H1	Acero Inox (IP/Type)		
	H2	Aluminio - para atmosfera salina (IPW/Type X)		
	H4	Aluminio libre de cobre (IPW/Type X)		
	Opción	Pintura		
	P0	Gris Munsell N 6,5		
	P8	Sin pintura		
	P9	Azul base de seguridad EPÓXI - pintura eletrostática		
400-1314-3	*	*	*	*

MODELO TÍPICO

* Seleccione la opción deseada.

CÓDIGO DETALLADO DE PIEZAS DE REPUESTO				
CÓDIGO	DESCRIPCIÓN			
400-1307	Tapas			
	Opción	Tipo		
	0	Sin Visor		
	1	Con Visor		
	Opción	Material		
	H0	Aluminio (IP/TYPE)		
	H1	Acero Inox (IP/TYPE)		
	Opción	Pintura		
	P0	Gris Munsell N6.5		
	P8	Sin Pintura		
	P9	Azul base de seguridad EPÓXI – Pintura eletrostática		
400-1307	*	*	*	*

MODELO TÍPICO

* Seleccione la opción deseada.

CÓDIGO DETALLADO DE PIEZAS DE REPUESTO									
CÓDIGO	DESCRIPCIÓN								
400-1316	Conjunto Transductor; FY30X								
	Opción	Manómetros de Indicación							
	0	Sin Manómetro							
	6	01 Manómetro - Entrada							
	7	01 Manómetro – Salida 1							
	8	02 Manómetros – Entrada y Salida 1							
	9	02 Manómetros – Salidas 1 y 2							
	A	03 Manómetros							
	Opción	Acción del Posicionador							
	C	Simple Acción							
	D	Doble Acción							
	Opción	Material							
	H0	Aluminio (IP/TYPE)							
	H1	Acero Inox (IP/TYPE)							
	Opción	Pintura							
	P0	Gris Munsell N6.5							
	P8	Sin Pintura							
	P9	Azul base de seguridad EPÓXI – Pintura eletrostática							
	Opción	Estándar de fabricación							
	S0	Smar							
	Opción	Sensor Hall Remoto							
	R0	Montaje Integral (sin Sensor Hall Remoto)							
	R9	Montaje Remoto (adaptado para sensor remoto)							
	Opción	Sensor Especial							
	K0	Sin sensor especial (compatible con la tarjeta principal de FY301 a V4)							
	K1	Con sensores de presión para diagnóstico (compatible con la tarjeta principal de FY301 a V3)							
	K2	Para retorno de posición en corriente (compatible con la tarjeta principal FY301 V5)							
400-1316	*	*	*	*	*	*	*	*	

MODELO TÍPICO

* Seleccione la opción deseada.

CÓDIGO DETALLADO DE PIEZAS DE REPUESTO									
CÓDIGO	DESCRIPCIÓN								
400-1317	Conjunto bloque neumático; FY30X								
	Opción	Manómetros de Indicación							
	0	Sin Manómetro							
	7	01 Manómetro – Salida 1							
	9	02 Manómetros – Salidas 1 y 2							
	Opción	Acción del Posicionador							
	C	Simple Acción							
	D	Doble Acción							
	Opción	Material							
	H0	Aluminio (IP/TYPE)							
	H1	Acero Inox (IP/TYPE)							
	Opción	Pintura							
	P0	Gris Munsell N6.5							
	P8	Sin Pintura							
	P9	Azul base de seguridad EPÓXI – Pintura eletrostática							
	Opción	Estándar de fabricación							
	S0	Smar							
	Opción	Sensor Especial							
	K0	Sin Sensor Especial							
	K1	Con sensores de presión para diagnóstico (compatible con la tarjeta principal de FY301 a V3 además de la tarjeta analógica GLL1204)							
400-1317	*	*	*	*	*	*	*	*	

MODELO TÍPICO

* Seleccione la opción deseada.

CÓDIGO DETALLADO DE PIEZAS DE REPUESTO				
CÓDIGO	DESCRIPCIÓN			
400-1318	Conjunto de la base piezo; FY30X			
	Opción	Manómetros de Indicación		
	0	Sin Manómetro		
	6	01 Manómetro - Entrada		
	Opción	Material		
	H0	Aluminio (IP/TYPE)		
	H1	Acero Inox (IP/TYPE)		
	Opción	Pintura		
	P0	Gris Munsell N6.5		
	P8	Sin Pintura		
	P9	Azul base de seguridad EPÓXI – Pintura eletrostática		
	Opción	Estándar de fabricación		
	S0	Smar		
400-1318	*	*	*	*

MODELO TÍPICO

* Seleccione la opción deseada.

CÓDIGO DETALLADO DE PIEZAS DE REPUESTO				
CÓDIGO	DESCRIPCIÓN			
400-1319	Tapa del Hall; FY30X			
	Opción	Material		
	H0	Aluminio (IP/TYPE)		
	H1	Acero Inox (IP/TYPE)		
	Opción	Pintura		
	P0	Gris Munsell N6.5		
	P8	Sin Pintura		
	P9	Azul base de seguridad EPÓXI – Pintura eletrostática		
	Opción	Estándar de fabricación		
	S0	Smar		
	Opción	Sensor Hall Remoto		
	R0	Montaje Integral (Sin Sensor Hall Remoto)		
	R9	Montaje Remoto (adaptado para Sensor Remoto)		
	Opción	Sensor Especial		
	KA	Para bloques sin sensores de presión		
	KB	Para bloques con sensores de presión		
400-1319	*	*	*	*

MODELO TÍPICO

* Seleccione la opción deseada.

CÓDIGO DETALLADO DE PIEZAS DE REPUESTO				
CÓDIGO	DESCRIPCIÓN			
400-1320	Tapa de conexión; FY30X			
	Opción	Material		
	H0	Aluminio (IP/TYPE)		
	H1	Acero Inox (IP/TYPE)		
	Opción	Pintura		
	P0	Gris Munsell N6.5		
	P8	Sin Pintura		
	P9	Azul base de seguridad EPÓXI – Pintura eletrostática		
	Opción	Estándar de fabricación		
	S0	Smar		
400-1320	*	*	*	*

MODELO TÍPICO

* Seleccione la opción deseada.

CÓDIGO DETALLADO DE PIEZAS DE REPUESTO			
CÓDIGO	DESCRIPCIÓN		
400-1321	Conjunto del Diafragma; FY30X		
	Opción	Material	
	H0	Aluminio (IP/TYPE)	
	H1	Acero Inox (IP/TYPE)	
	Opción	Pintura	
	P0	Gris Munsell N6.5	
	P8	Sin Pintura	
	P9	Azul base de seguridad EPÓXI – Pintura eletrostática	
	Opción	Estándar de fabricación	
	S0	Smar	
400-1321	*	*	*

MODELO TÍPICO

* Seleccione la opción deseada.

CÓDIGO DETALLADO DE PIEZAS DE REPUESTO			
CÓDIGO	DESCRIPCIÓN		
400-1322	Conjunto de extensión remoto; FY30X		
	Opción	Material	
	H0	Aluminio (IP/TYPE)	
	H1	Acero Inox (IP/TYPE)	
	Opción	Pintura	
	P0	Gris Munsell N6.5	
	P8	Sin Pintura	
	P9	Azul base de seguridad EPÓXI – Pintura eletrostática	
	Opción	Estándar de fabricación	
	S0	Smar	
400-1322	*	*	*

MODELO TÍPICO

* Seleccione la opción deseada.

CÓDIGO DETALLADO DE PIEZAS DE REPUESTO			
CÓDIGO	DESCRIPCIÓN		
400-1325	Conjunto de Cable y Conectores del Hall Remoto; FY30X		
	Opción	Longitud del cable	
	1	5 m	
	2	10 m	
	3	15 m	
	4	20 m	
	Z	Especial – Ver notas	
400-1325	*		

MODELO TÍPICO

* Seleccione la opción deseada.

CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS

Especificaciones Funcionales

Desplazamiento

Movimiento Lineal: 3 – 100 mm.

Movimiento Rotativo: 30° - 120°.

Señal de Entrada

4 – 20 mA 2 cables.

Energía

Suministrada por el circuito de corriente 4 – 20 mA. No necesita suministro externo.

Impedancia de Entrada

550 Ohms.

Corriente mínima

3.8 mA.

Protocolo de Comunicación

HART® (superpuesto en la señal de corriente).

Protección contra Polaridad Revertida

No ocurren daños causados por corriente de suministro normal o revertida (4 - 20 mA) o por mala aplicación hasta de 50 mA (tensión entre ± 60 Vdc).

Salida

Salida al actuador 0 -100 % de presión de aire suministrado. Acción simple o doble.

Suministro de Presión

1.4 - 7 bar (20-100 psi). A prueba de aceite, polvo y agua.

Indicación

4 ½ dígitos numéricos y 5 dígitos alfanuméricos (Indicador de Cristal Líquido).

Certificaciones de Área Peligrosa

Vea apéndice "A".

Información Directiva Europea

Vea apéndice "A",

Límites de Temperatura

Operación:	-40	a	85°C	(-40	a	185°F).
Almacenaje:	-40	a	90°C	(-40	a	194°F).
Indicador:	-10	a	75°C	(14	a	167°F) operación.
	-40	a	85°C	(-40	a	185°F) sin daño.
Sensor Remoto:	-40	a	105°C	(-40	a	221°F) operación.

Límites de Humedad

0 a 100% RH.

Caracterización de Flujo

Lineal, Igual Porcentaje, Abertura Rápida, 16 puntos seleccionables.

Ganancia

A través de software, ajustado en el local.

Tiempo de Desplazamiento

A través de software, ajustado en el local.

Sensor de Posición Actual

Imán (sin contacto), vía Efecto Hall.

Especificaciones de Desempeño

Resolución

≤ 0.1% F.S.

Repetibilidad

≤ 0.1% F.S.

Histéresis

≤ 0.1% F.S.

Consumo

Suministro de 0.35 Nm³ /h (0.20 SCFM) a 1.4 bar (20 psi).

Suministro de 1.10 Nm³ /h (1.65 SCFM) a 5.6 bar (80 psi).

Capacidad de Salida

13.6 Nm³ /h (8 SCFM) a 5.6 bar (80 psi) supply.

Efecto de Temperatura Ambiente

0.8%/20°C de span.

Efecto de Presión de Salida

Depresible.

Efecto de Vibración

±0.3%/g de span durante las siguientes condiciones:

- 5 - 15 Hz a 4 mm desplazamiento constante.
- 15 - 150 Hz at 2g.
- 150 - 2000 HZ a 1g.

Referencia SAMA PMC 31.1 - 1980, Sec. 5.3, Condition 3, Steady State.

Efecto de interferencia electromagnética

Vea apéndice "A".

Especificaciones Físicas

Conexión Eléctrica

½ - 14 NPT, Pg 13.5 o M20 x 1.5.

Conexiones Neumáticas

Suministro y Salida: ¼ - 18 NPT.

Calibración: 1/8 - 27 NPT.

Material de Construcción

Aluminio Inyectado con bajo contenido de cobre y acabado con tinta poliéster o acero inoxidable 316, con orings de cello en Buna N (Nema 4X, IP66).

Peso

Sin indicador y soporte de montaje: 2.7 kg. (Aluminio).

5.8 kg. (Acero Inoxidable).

Añade para el indicador digital: 0.1 kg.

Sensor Remoto: 550 g.

Cable: 100 g. (Para conectores, más 45 g/m).

Código del Pedido

MODELO		POSICIONADOR INTELIGENTE DE VÁLVULA											
FY301	4 a 20 mA & HART®												
COD.		Indicador Local											
0	Sin indicador digital												
1	Con indicador digital												
COD.		Soporte de Fijación (6)											
0	Sin soporte												
1	Con soporte												
COD.		Conexión Eléctrica											
0	1/2" - 14 NPT (4)					3	1/2" - 14 NPT X 1/2 BSP (Al 316) - con adaptador (3)						
1	1/2" - 14 NPT X 3/4 NPT (Al 316) - con adaptador (5)					A	M20 X 1.5 (4)						
2	½" - 14 NPT X 3/4 BSP (Al316) - con adaptador (3)					B	PG 13.5 DIN (3)						
COD.		Tipo de Actuador											
1	Rotativo - simple acción					8	Lineal - curso hasta 100 mm – doble acción						
2	Rotativo - doble acción					A	Lineal - curso hasta 30 mm - simple acción						
5	Lineal - curso hasta 50 mm - simple acción					B	Lineal - curso hasta 30 mm – doble acción						
6	Lineal - curso hasta 50 mm – doble acción					C	Sin imán (config. para actuador lineal) - simple acción						
7	Lineal - curso hasta 100 mm – simple acción					D	Sin imán (config. para actuador lineal) – doble acción						
						Z	Especial - Ver Notas						
COD.		Manómetros de Indicación											
0	Sin manómetro					9	02 Manómetro (Acero Inox + Latón) - Salidas 1 y 2						
6	01 Manómetro (Acero Inox + Latón) - Entrada					A	03 Manómetro (Acero Inox + Latón)						
7	01 Manómetro (Acero Inox + Latón) - Salida 1					Z	Especial - Ver Notas						
8	02 Manómetro (Acero Inox + Latón) - Entrada y Salida 1												
OPCIONES ESPECIALES (Deje el espacio en Blanco si no hay ítems opcionales)													
COD.		Carcasa											
H0	En Aluminio (IP/Type)					H3	Acero Inox 316 - para atmosfera salina (IPW/Type X) (2)						
H1	En Acero Inox 316 (IP/Type)					H4	Aluminio libre de cobre (IPW/Type X) (2)						
H2	Aluminio - para atmosfera salina (IPW/Type X) (2)												
COD.		Tarjeta de Identificación											
I1	FM: XP, IS, NI, DI (EUA)					I6	Sin certificación						
I3	CSA: XP, IS, NI, DI (CANADÁ)					IO	CEPEL (INMETRO – POLVO)						
I4	EXAM: EX-IA, NEMKO: Ex-d (ATEX – GAS)												
I5	CEPEL: Ex-D, Ex-ia (INMETRO – GAS)												
COD.		Pintura											
P0	Gris Munsell N 6,5												
P8	Sin pintura												
P9	Azul base de seguridad EPÓXI - pintura eletrostática												
PD	Azul liso brillante RAL5010 - base EPÓXI												
COD.		Tarjeta de identificación TAG											
J0	Con TAG				J1	Sin inscripción			J2	Conforme notas			
COD.		Montaje del Sensor (1)											
R0	Montaje Integral												
R1	Sensor remoto con cable de 5 metros												
R2	Sensor remoto con cable de 10 metros												
R3	Sensor remoto con cable de 15 metros												
R4	Sensor remoto con cable de 20 metros												
R9	Montaje remota (para sensor remoto, sin cable ni extensión)												
RZ	Especial - Ver Notas												
COD.		Sensor Especial											
K0	Sin sensor especial												
K1	Con sensores de presión para diagnóstico												
K2	Para retorno de posición en corriente												
COD.		Especial											
ZZ	Deje el espacio en Blanco si no hay ítems opcionales												
FY301	1	1	0	8	A	H0	I6	P0	J1	R0	K0	*	
												←	MODELO TÍPICO

FY301 | 1 | 1 | 0 | 8 | A | H0 | I6 | P0 | J1 | R0 | K0 | *



MODELO TÍPICO

NOTAS

(1) Consúltenos para aplicaciones en áreas clasificadas.

(2) IPW / TypeX testado por 200 horas de acuerdo con la norma NBR 8094 / ASTM B 117.

(3) Opciones no certificadas para Atmósfera Explosiva.

(4) Certificado Ex-d para FM, ATEX, IECEx y INMETRO

(5) Certificado Ex-d para INMETRO.

(6) Al elegir la versión de Sensor Remoto, se incluirá un soporte adicional en forma de "L" para un tubo de 2" para fijar el Remote FY. Para fijar el sensor remoto al actuador, es necesario especificar el BFY de acuerdo con el código de pedido en este manual.

MODELO						
BFY	SOPORTE (1)					
	COD.	Soporte de Montaje del Posicionador (2)				
	0	Sin Soporte				
	1	Rotativo Universal				
	2	Lineal Universal (Tipo Yugo y Tubular)				
	3	Lineal – Tipo Yugo				
	4	Lineal – Tipo tubular				
	Z	Otros - especificar				
	COD.	Soporte de Montaje del Imán				
	0	Sin Soporte				
	1	Rotativo				
	2	Lineal hasta 30 mm.				
	3	Lineal hasta 50 mm				
	4	Lineal hasta 100 mm				
	Z	Otros Especificar				
	COD.	Material del Soporte de Montaje del Posicionador				
	7	Soporte de acero al carbono y accesorios de acero inoxidable				
	C	Soporte en Acero al Carbono				
	I	Soporte en Acero Inoxidable 316				
	N	Soporte en Acero al Carbón y Accesorios en Acero Inoxidable				
	Z	Otros Especificar				
	COD.	Material del Soporte del Imán				
	C	Soporte en Acero al Carbono				
	I	Soporte en Acero Inoxidable				
	N	No aplicable				
	Z	Otros Especificar				
	COD.	Artículos Opcionales				
	ZZ	Deje el espacio en Blanco si no hay ítems opcionales				

BFY	-	2	4	C	I	.	*
-----	---	---	---	---	---	---	---

MODELO TÍPICO

(1) Al escoger la versión del sensor remoto, será incluido un soporte adicional en forma de "L", para tubo montado de 2".

(2) Consulte www.smar.com.br para selección de soportes dedicados.

INFORMACIONES SOBRE CERTIFICACIONES

European Directive Information

Consult www.smar.com for the EC declarations of conformity for all applicable European directives and certificates.

ATEX Directive (94/9/EC) – “Electrical equipment and protective system intended for use in potential explosive atmospheres”

The EC-Type Examination Certificate had been released by Nemko AS (CE0470) and/or DEKRA EXAM GmbH (CE0158), according to European Standards.

The certification body for Production Quality Assurance Notification (QAN) and IECEx Quality Assessment Report (QAR) is Nemko AS (CE0470).

Hazardous Locations General Information

Ex Standards:

IEC 60079-0 General Requirements

IEC 60079-1 Flameproof Enclosures “d”

IEC 60079-11 Intrinsic Safety “i”

IEC 60079-26 Equipment with equipment protection level (EPL) Ga

IEC 60529 Classification of degrees of protection provided by enclosures (IP Code)

Customer responsibility:

IEC 60079-10 Classification of Hazardous Areas

IEC 60079-14 Electrical installation design, selection and erection

IEC 60079-17 Electrical Installations, Inspections and Maintenance

Warning:

Explosions could result in death or serious injury, besides financial damage.

Installation of this instrument in an explosive environment must be in accordance with the national standards and according to the local environmental protection method. Before proceeding with the installation match the certificate parameters according to the environmental classification.

General Notes:

Maintenance and Repair

The instrument modification or replaced parts supplied by any other supplier than authorized representative of Smar Equipamentos Industriais Ltda is prohibited and will void the Certification.

Marking Label

Once a device labeled with multiple approval types is installed, do not reinstall it using any other approval types. Scratch off or mark unused approval types on the approval label.

For Ex-i protection application

- Connect the instrument to a proper intrinsically safe barrier.
- Check the intrinsically safe parameters involving the barrier, equipment including the cable and connections.
- Associated apparatus ground bus shall be insulated from panels and mounting enclosures.
- When using shielded cable, isolate the not grounded cable end.
- Cable capacitance and inductance plus C_i and L_i must be smaller than C_o and L_o of the Associated Apparatus.

For Ex-d protection application

- Only use Explosion Proof/Flameproof certified Plugs, Adapters and Cable glands.
- In an Explosion-Proof/Flame-Proof installation, do not remove the instrument housing covers when powered on.

- Electrical Connection

In Explosion-Proof installations the cable entries must be connected through conduit with sealed unit or closed using metal cable gland or closed using metal blanking plug, all with at least IP66 and Ex-d certification. For enclosure with saline environment protection (W) and ingress protection

(IP) applications, all NPT thread parts must apply a proper water-proof sealant (a non-hardening silicone group sealant is recommended).

For Ex-d and Ex-i protection application

- The transmitter has a double protection. In this case the transmitter shall be fitted with appropriate certified cable entries Ex-d and the electric circuit supplied by a certified diode safety barrier as specified for the protection Ex-ia.

Environmental Protection

- Enclosure Types (Type X): Supplementary letter X meaning special condition defined as default by Smar the following: Saline Environment approved - salt spray exposed for 200 hours at 35°C. (Ref: NEMA 250).

- Ingress protection (IP W): Supplementary letter W meaning special condition defined as default by Smar the following: Saline Environment approved - salt spray exposed for 200 hours at 35°C. (Ref: IEC60529).

- Ingress protection (IP x6): Second numeral meaning continuous immersion in water under special condition defined as default by Smar the following: 1 Bar pressure during 24hours. (Ref: IEC60529).

Hazardous Locations Approvals

CSA (Canadian Standards Association)

Class 2258 02 – Process Control Equipment – For Hazardous Locations (CSA1078546)

Class I, Division 1, Groups B, C and D

Class II, Division 1, Groups E, F and G

Class III, Division 1

Class I, Division 2, Groups A, B, C and D

Class 2258 04 – Process Control Equipment – Intrinsically Safe Entity – For Hazardous Locations (CSA 1078546)

Class I, Division 1, Groups A, B, C and D

Class II, Division 1, Groups E, F and G

Class III, Division 1

Model FY301 Valve Positioners; input supply 12-42 V dc, 4-20mA; Enclosure Type 4/4X; intrinsically safe with entity parameters: $V_{max} = 28\text{ V}$, $I_{max} = 110\text{ mA}$, $C_i = 5\text{ nF}$, $L_i = 12\mu\text{H}$, when connected through CSA Certified Safety Barriers as per Smar Installation Drawing 102A0833; T Code T3C @ Max Ambient 40 Deg C; MWP 100 psi.

Note: Only models with stainless steel external fittings are Certified as Type 4X.

Special conditions for safe use:

Temperature Class T3C

Maximum Ambient Temperature: 40°C (-20 to 40 °C)

Maximum Working Pressure: 100 psi

FM Approvals (Factory Mutual)

Intrinsic Safety (FM 3009955)

IS Class I, Division 1, Groups A, B, C and D

IS Class II, Division 1, Groups E, F and G

IS Class III, Division 1

Explosion Proof (FM 3007267)

XP Class I, Division 1, Groups A, B, C and D

Dust Ignition Proof (FM 3009955)

DIP Class II, Division 1, Groups E, F and G

DIP Class III, Division 1

Non Incendive (FM 3009955)

NI Class I, Division 2, Groups A, B, C and D

Environmental Protection (FM 3009955)

Option: Type 4X or Type 4

Special conditions for safe use:

Entity Parameters:

Vmax = 30 Vdc, I_{max} = 110 mA, C_i = 8 nF, L_i = 12 uH

Temperature Class T4

Maximum Ambient Temperature: 60°C (-20 to 60 °C)

NEMKO (Norges Elektriske MaterielKontroll)

Explosion Proof (NEMKO 00ATEX305X)

Group II, Category 2 G, Ex d, Group IIC, Temperature Class T6, EPL Gb

Ambient Temperature: -20°C ≤ Ta ≤ +60°C

Working Pressure: 20-100 psi

Environmental Protection (NEMKO 00ATEX305X)

Options: IP66W or IP66

Special conditions for safe use:

Repairs of the flameproof joints must be made in compliance with the structural specifications provided by the manufacturer. Repairs must not be made on the basis of values specified in tables 1 and 2 of EN/IEC 60079-1.

The Essential Health and Safety Requirements are assured by compliance with:

EN 60079-0:2012 General Requirements

EN 60079-1:2007 Flameproof Enclosures “d”

EXAM (BBG Prüf - und Zertifizier GmbH)

Intrinsic Safety (DMT 01 ATEX E 012)

Group II, Category 2 G, Ex d [ia], Group IIC, Temperature Class T6, EPL Gb

Supply and signal circuit for the connection to an intrinsically safe 4-20mA current loop

U_i = 28 Vdc, I_i = 93 mA, P_i = 700 mW, C_i ≤ 5 nF L_i = Neg

Ambient Temperature: -20°C ≤ Ta ≤ +60°C

The Essential Health and Safety Requirements are assured by compliance with:

EN 60079-0:2012 +A11:2013 General Requirements

EN 60079-1:2007 Flameproof Enclosures “d”

EN 60079-11:2012 Intrinsic Safety “i”

CEPEL (Centro de Pesquisa de Energia Elétrica)

Intrinsic Safety (CEPEL 00.0017)

Ex d ia, Group IIC, Temperature Class T5/T6, EPL Gb

Entity Parameters:

P_i = 0.7 W, U_i = 30 V, I_i = 100 mA, C_i = 6.4 nF, L_i = Neg

Ambient Temperature:

-20 to 65 °C for T5

-20 to 40 °C for T6

Protection by enclosure (CEPEL 00.0017)

Ex tb, Group IIIC, Temperature Class T100°C/T85°C, EPL Db

Ambient Temperature:

-20 to 65 °C for T100°C

-20 to 40 °C for T85°C

Explosion Proof (CEPEL 98.0008)

Ex d, Group IIC, Temperature Class T6, EPL Gb

Maximum Ambient Temperature: 40°C (-20 to 40 °C)

Protection by enclosure (CEPEL 98.0008)

Ex tb, Group IIIC, Temperature Class T85°C, EPL Db

Maximum Ambient Temperature: 40°C (-20 to 40 °C)

Environmental Protection (CEPEL 00.0017 AND CEPEL 98.0008)

Options: IP66W or IP66

The Essential Health and Safety Requirements are assured by compliance with:

ABNT NBR IEC 60079-0:2008 General Requirements

ABNT NBR IEC 60079-1:2009 Flameproof Enclosures "d"

ABNT NBR IEC 60079-11:2009 Intrinsic Safety "i"

ABNT NBR IEC 60529:2009 Classification of degrees of protection provided by enclosures (IP Code)

ABNT NBR IEC 60079-31:2011 Explosive atmospheres - Part 31: Equipment dust ignition protection by enclosure "t"

Placa de Identificación

CSA (Canadian Standards Association)

smar FY301 Positioner
BR - 14160

XP - CL I DIV 1 GR BCD, CL II DIV 1 GR EFG, CL III DIV 1
NI - CL I DIV 2 GR ABCD

IS - Exia - CL I DIV 1 GR ABCD, CL II DIV 1 GR EFG, CL III DIV 1
Vmax=28V Imax=110mA Ci=5nF Li=12uH

T3C Ta=40°Cmax Inst. Dwg. 102A0833

0044333 - 2007

HART

CE

139201

smar FY301 Positioner
BR - 14160

XP - CL I DIV 1 GR BCD, CL II DIV 1 GR EFG, CL III DIV 1
NI - CL I DIV 2 GR ABCD

IS - Exia - CL I DIV 1 GR ABCD, CL II DIV 1 GR EFG, CL III DIV 1
Vmax=28V Imax=110mA Ci=5nF Li=12uH

T3C Ta=40°Cmax Inst. Dwg. 102A0833

0044333 - 2007

HART

CE

142301

FM Approvals (Factory Mutual)

smar FY301 Positioner
BR - 14160
Made in Brazil

Temp. Class: T4
Tamb. 60°C max.
Vmax. 30 VDC
I max. 110 mA
Ci 8 nF
Li 12 uH

XP CL I, DIV 1, GP A,B,C,D.
DIP CL II,III, DIV 1, GP E,F,G.
IS CL I,II,III, DIV 1, GP A,B,C,D,E,F,G.
NI CL I, DIV 2, GP A,B,C,D.
Per inst. dwg 102A0439.

0044333 - 2007

HART

CE

120700

smar FY301 Positioner
BR - 14160
Made in Brazil

Temp. Class: T4
Tamb. 60°C max.
Vmax. 30 VDC
I max. 110 mA
Ci 8 nF
Li 12 uH

XP CL I, DIV 1, GP A,B,C,D.
DIP CL II,III, DIV 1, GP E,F,G.
IS CL I,II,III, DIV 1, GP A,B,C,D,E,F,G.
NI CL I, DIV 2, GP A,B,C,D.
Per inst. dwg 102A0439.

0044333 - 2007

HART

CE

133000

smar FY301 Positioner
TX - 77040
Made in USA

Temp. Class: T4
Tamb. 60°C max.
Vmax. 30V
I max. 110mA
Ci 8 nF
Li 12 uH

XP CL I, DIV 1, GP A,B,C,D.
DIP CL II,III, DIV 1, GP E,F,G.
IS CL I,II,III, DIV 1, GP A,B,C,D,E,F,G.
NI CL I, DIV 2, GP A,B,C,D.
Per inst. dwg 102A0440.

0000000 - 0000

HART

CE

177401

smar FY301 Positioner
TX - 77040
Made in USA

Temp. Class: T4
Tamb. 60°C max.
Vmax. 30 VDC
I max. 110 mA
Ci 8 nF
Li 12 uH

XP CL I, DIV 1, GP A,B,C,D.
DIP CL II,III, DIV 1, GP E,F,G.
IS CL I,II,III, DIV 1, GP A,B,C,D,E,F,G.
NI CL I, DIV 2, GP A,B,C,D.
Per inst. dwg 102A0439.

0000000 - 0000

HART

CE

177301

NEMKO (Norges Elektriske MaterielKontroll) / EXAM (BBG Prüf - und Zertifizier GmbH)

smar FY301 Positioner
BR - 14160
Sertãozinho
Brazil

II 2G Ex d [ia] IIC T6 Gb DMT 01 ATEX E 012 ()
Pi = 700 mW
Ui = 28 VDC li = 93 mA Li = neg Ci ≤ 5 nF
Tamb = -20° to 60°C (DO NOT OPEN WHEN ENERGIZED)

IP 66

II 2G Ex d IIC T6 Gb Nemko 00 ATEX 305X ()
Tamb = -20° to 60°C
U = 28 VDC
Pressure = 20 - 100 psi

0000000 - 0000

HART

CE

0470 141202

smar FY301 Positioner
BR - 14160
Sertãozinho
Brazil

II 2G Ex d [ia] IIC T6 Gb DMT 01 ATEX E 012 ()
Pi = 700 mW
Ui = 28 VDC li = 93 mA Li = neg Ci ≤ 5 nF
Tamb = -20° to 60°C (DO NOT OPEN WHEN ENERGIZED)

IP 66W

II 2G Ex d IIC T6 Gb Nemko 00 ATEX 305X ()
Tamb = -20° to 60°C
U = 28 VDC
Pressure = 20 - 100 psi

0000000 - 0000

HART

CE

0470 149402

CEPEL (Centro de Pesquisa de Energia Elétrica)

smar FY301 Posicionador
BR - 14160

Segurança
INMETRO OCP 0007

Ex d IIC T6 Gb CEPEL 98.0008 ()
Ex d ia IIC T5/T6 Gb CEPEL 00.0017 ()
Tamb = -20° a 65°C (T5) -20° a 40°C (T6)
Ui = 30 V li = 100 mA Pi = 0,7 W
Ci = 6,4 nF Li = desp

IP 66

0044333 - 2007

HART

CE

136502

smar FY301 Posicionador
BR - 14160

Segurança
INMETRO OCP 0007

Ex d IIC T6 Gb CEPEL 98.0008 ()
Ex d ia IIC T5/T6 Gb CEPEL 00.0017 ()
Tamb = -20° a 65°C (T5) -20° a 40°C (T6)
Ui = 30 V li = 100 mA Pi = 0,7 W
Ci = 6,4 nF Li = desp

IP 66W

0044333 - 2007

HART

CE

124202

smar FY301 Posicionador
BR - 14160

Segurança
INMETRO OCP 0007

Ex tb IIIC T85°C Db CEPEL 98.0008 ()
Ex tb IIIC T100°C/T85°C Db CEPEL 00.0017 ()
Tamb = -20° a 65°C (T100°C)
-20° a 40°C (T85°C)

IP 66

0000000 - 0000

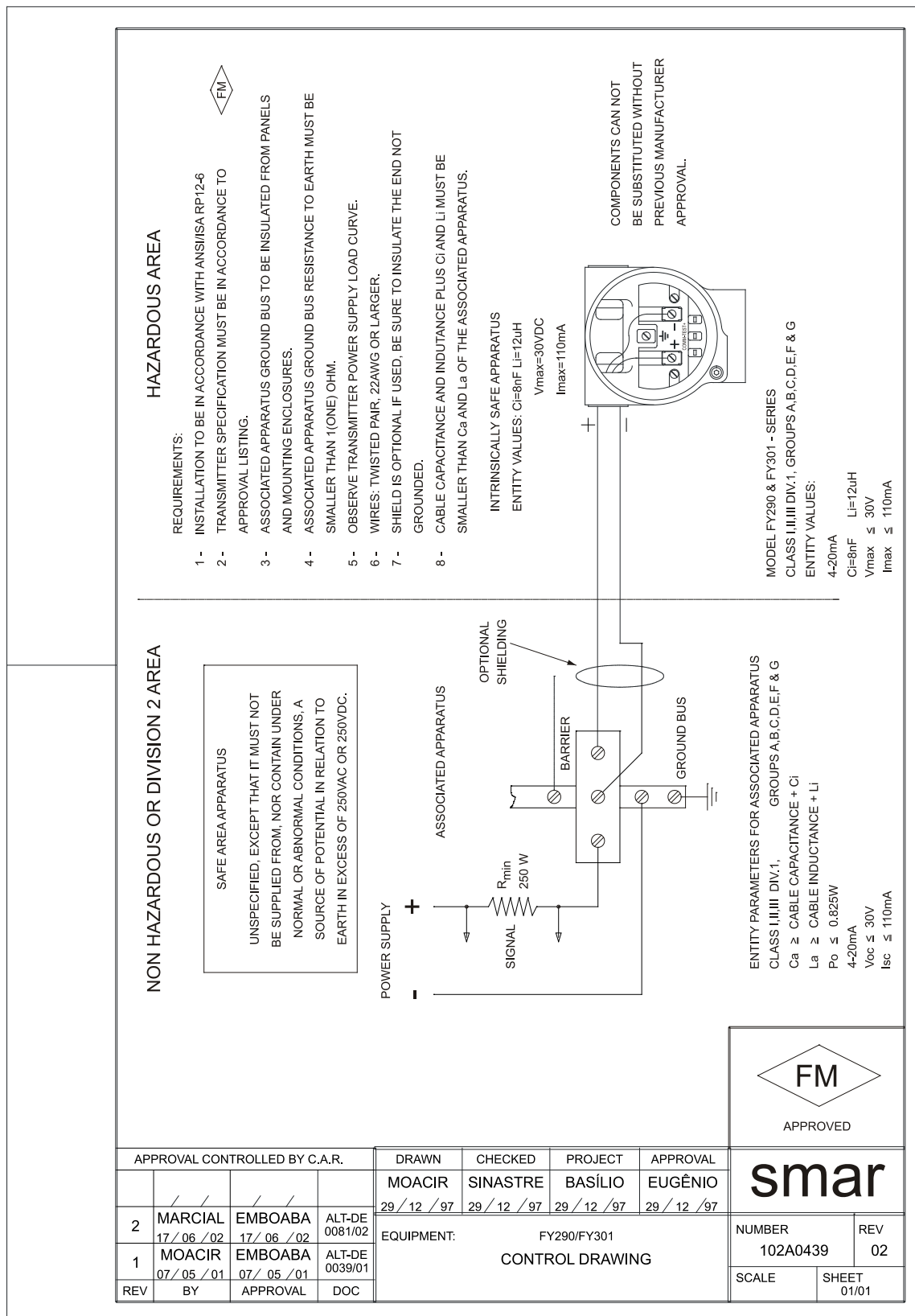
HART

CE

178701

Diseños de Control

FM Approvals (Factory Mutual)





Apéndice B

	FSR - Formulario para Solicitud de Revisiones				
	Posicionador FY				
DATOS GENERALES					
Modelo:	FY290 () Versión de Firmware: _____		FY301 () Versión de Firmware: _____		
	FY302 () Versión de Firmware: _____		FY303 () Versión de Firmware: _____		
	FY400 () Versión de Firmware: _____				
N° Série:	_____		N° Sensor:		_____
TAG:	_____				
Sensor de Posición Remoto?	Si ()	No ()	Sensor de Presión?	Si ()	No ()
Acción:	Rotativa ()	Lineal ()			
Lineal Curso:	15 mm ()	30 mm ()	50 mm ()	100 mm ()	Otro: _____ mm
Configuración:	llave Magnético ()	Palm ()	Psion ()	PC ()	Software: _____ Versión: _____
DATOS DEL ELEMENTO FINAL DE CONTROL					
Tipo:	Válvula + Actuador ()	Cilindro Neumático (ACP) ()	Otro: _____		
Tamaño:	_____				
Curso:	_____				
Fabricante:	_____				
Modelo:	_____				
AIRE DE ALIMENTACIÓN					
Condiciones:	Seco y Limpio ()	Aceite ()	Agua ()	Otras: _____	
Presión de Trabajo:	20 psi ()	60 psi ()	100 psi ()	Otra: _____ psi	
DATOS DEL PROCESO					
Clasificación del Área / Riesgos	No Clasificada ()	Química ()	Explosiva ()	Otra: _____	
Tipos de Interferencia	Vibración ()	Temperatura ()	Electromagnética ()	Otras: _____	
DESCRIPCIÓN DEL FUNCIONAMIENTO					

SUGERENCIA DE SERVICIO					
Ajuste ()	Limpieza ()	Mantenimiento Preventivo ()	Actualización / Up-grade ()		
Otro: _____					
DATOS DEL CONTACTO					
Empresa:	_____				
Contacto:	_____				
Identificación:	_____				
Sector:	_____				
Telefono:	_____	_____	_____	Extensión:	_____
E-mail:	_____			Fecha:	____/____/____
Para reparaciones de equipos, dentro o fuera del periodo de garantía, favor de contactar nuestra red de representantes locales. Para detalles e información de contacto de cada representante consulte www.smar.com/contactus.asp .					

Devolución de Materiales

Si es necesario devolver el posicionador o el configurador a Smar, basta contactar nuestra oficina, informando el número de serie del instrumento defectuoso y devolverlo a nuestra fábrica.

A fin de apresurar el análisis y la solución del problema, el artículo defectuoso deberá contener una descripción de la falla observada, con lo máximo de detalles posible. También son útiles informaciones referentes al funcionamiento del instrumento, tales como condiciones de servicio y proceso.

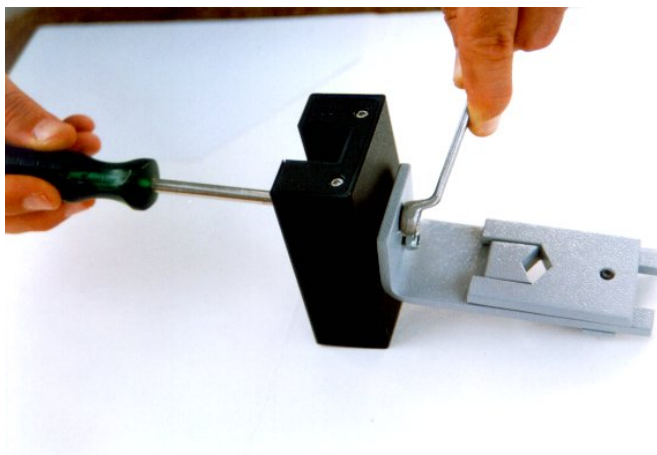
Instrumentos devueltos o para revisión fuera del período de garantía deben ser acompañados por un pedido de compra o de cotización.

APÉNDICE

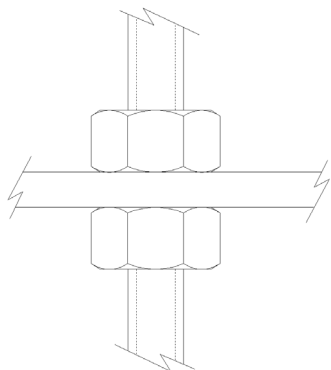
BFY SOPORTE DEL POSICIONADOR FY PARA VÁLVULAS LINEALES

INSTRUCCIONES DE MONTAJE

1 - Primero Instale el soporte del Imán.



2 - Las tuercas del vástago deben ser utilizadas para fijar el soporte del Imán.



3 - Coloque el soporte en el vástago de tal forma que las tuercas sujeten el soporte del Imán

El soporte posee das partes que deben ser prenzadas en el vástago de la válvula.



4 - Apriete el tornillo Allen que sujeta las dos partes del soporte.

Ese tornillo garantiza que no habrá un desplazamiento entre las dos partes del soporte durante el apriete de las tuercas del vástago.

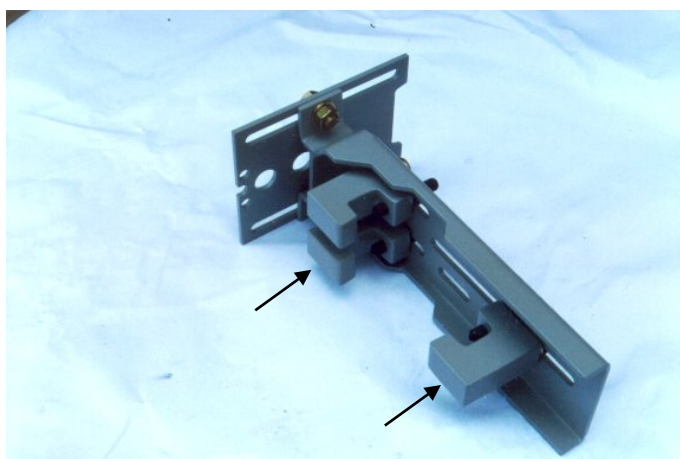


5 - Apriete las tuercas del vástago para fijar el soporte del Imán.



6 - Monte entonces el soporte del posicionador, encajando las muelas que sujetarán el soporte al yugo.

Si válvula es de tipo columna vaya al paso 15 para observar las particularidades del montaje.



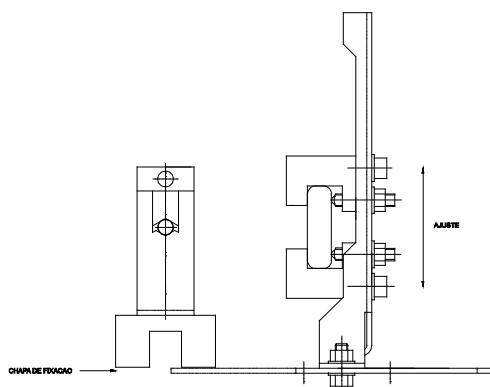
7 - Ajuste de las muelas de acuerdo con lo ancho del yugo



8 - Monte la tarjeta que sujeta al posicionador

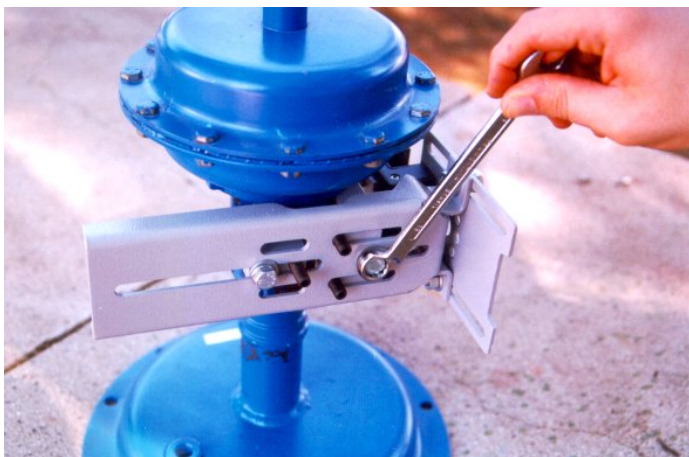


9 - Use la tarjeta como guía para definir la posición del posicionador en relación al Imán. (Observe el diseño)



10 - Apriete los tornillos que sujetan el soporte a las muelas.

En caso de que sea un yugo tipo columna, apriete los tornillos de la abrazadera tipo "U".

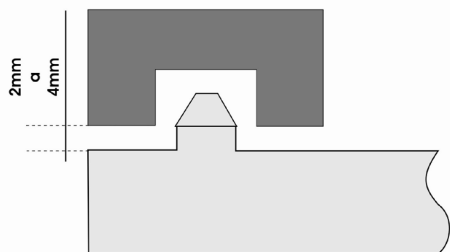


11 - Monte el posicionador en la tarjeta de sujeción apretando los tornillos Allen. Si prefiere, retire la tarjeta de sujeción para facilitar el montaje.



12 - Regule el centro del pico Hall con el centro del Imán moviendo la tarjeta de sujeción del posicionador. (Observe el diseño).

Apriete los tornillos después del ajuste

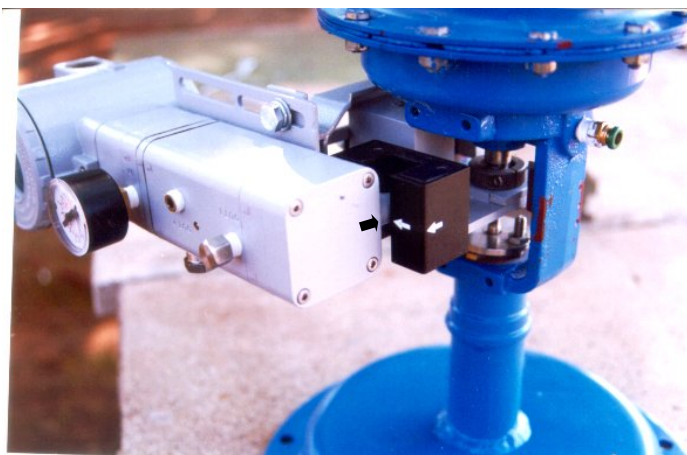


ATENCIÓN

Se recomienda una distancia mínima de 2 mm y máxima de 4 mm entre la cara externa del imán y la cara del posicionador. Para tal, debe ser utilizado el dispositivo de centralización (lineal o rotativo) que se encuentra en el embalaje del posicionador



13 - Alimente el actuador con presión equivalente a la mitad del curso. Regule entonces la altura del posicionador para que las flechas existentes en el Imán y en el posicionador coincidan.



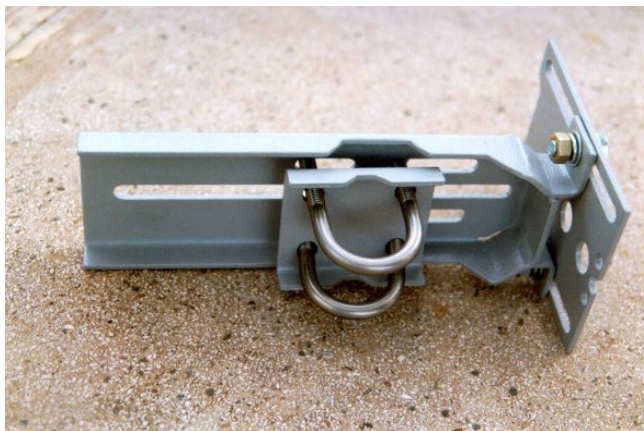
14 - Apriete los tornillos que fijan las muelas al yugo.

Si el yugo fuera del tipo columna, apriete las tuercas de la abrazadera tipo "U".



PARTICULARIDADES DEL MONTAJE DEL SUJETADOR TIPO COLUMNA

15 - Este es un soporte con abrazadera tipo "U" para montajes en válvulas con yugos tipo columna.



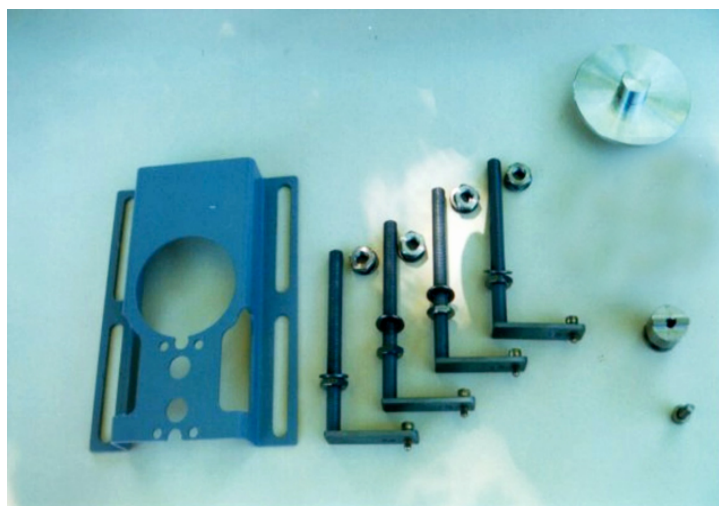
16 - Después de la sujeción realizada a través de las abrazaderas tipo "U", realice la misma operación de los pasos 8 al 13.



BFY SOPORTE DEL POSICIONADOR FY PARA VÁLVULAS ROTATIVAS

INSTRUCCIONES DE MONTAJE

Estas son las partes del soporte del posicionador para válvulas rotativas.



1 - Fije las muelas en los orificios existentes en el actuador.
No los apriete totalmente.

Los tornillos no son suministrados como un soporte del imán y deben estar de acuerdo con las roscas de los orificios del actuador.



2 - Monte el soporte del imán en la extremidad del actuador (NAMUR).

La punta del eje de la válvula debe estar de acuerdo con la norma Namur.



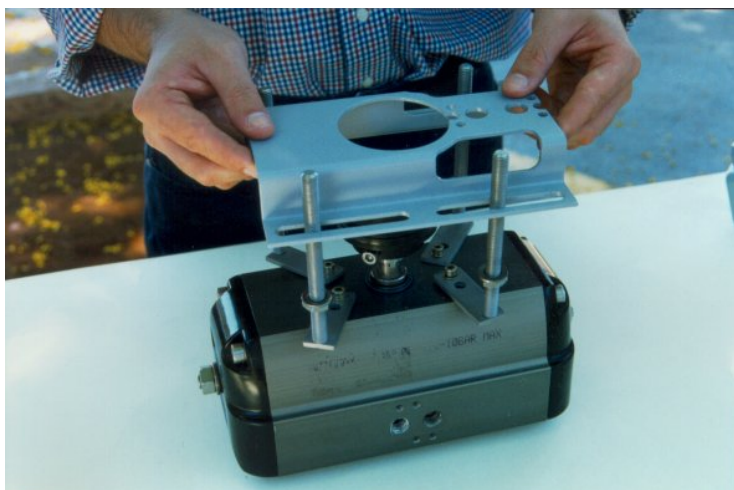
3 - Apriete el tornillo Allen



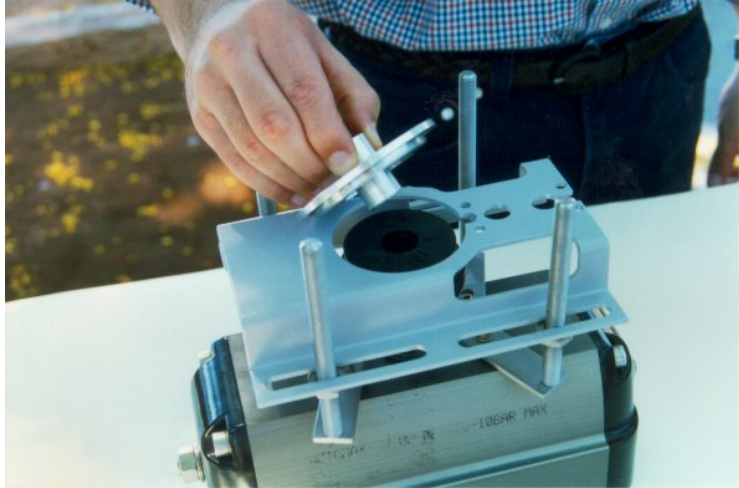
4 - Monte el imán en el adaptador NAMUR.
No apriete completamente los tornillos
permitiendo la rotación del imán



5 - Encaje el soporte del posicionador a través
de las barras roscadas.



6 - Use el dispositivo centralizador para tener el soporte centralizado con el imán.



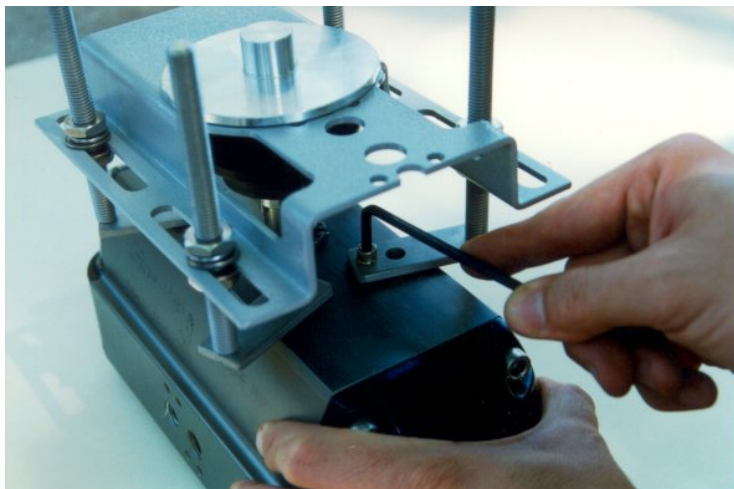
7 - Ajuste el soporte del posicionador usando el dispositivo centralizador y las tuercas para regular la altura del soporte.



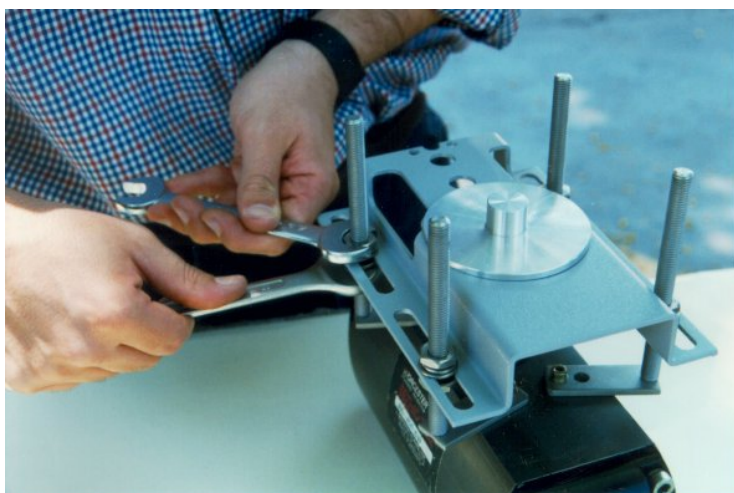
8 - Coloque las tuercas y arandelas. No apriete totalmente las tuercas.



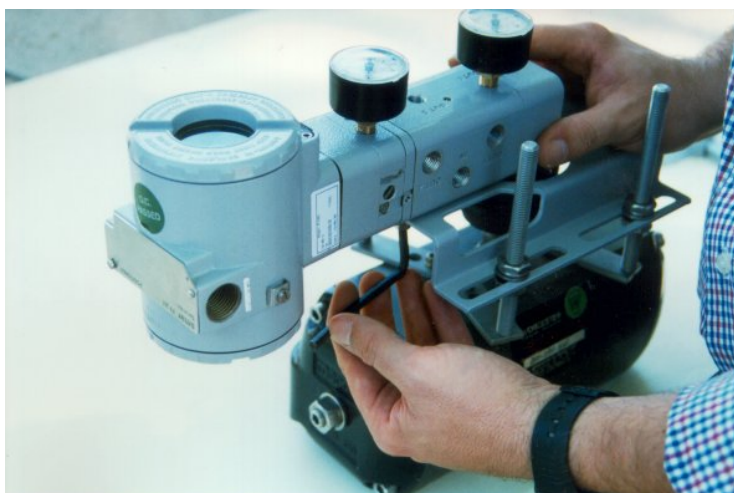
9 - Apriete los tornillos de las muelas para sujetarlas al actuador.



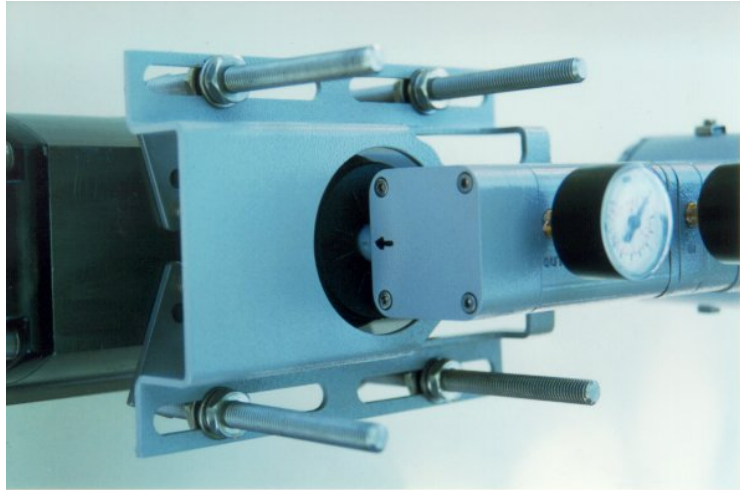
10 - Apriete los tornillos del soporte del posicionador para fijar las muelas.



11 - Retire el dispositivo centralizador y apriete el posicionador en el soporte.



12 - Alimente el actuador con presión equivalente a la mitad del curso y regule la posición del imán para que las flechas coincidan.



13 - Apriete los tornillos para fijar el imán en el soporte.



