

EtherNet/IP®

Servo NXT EtherNet/IP™ ofrece un servicio de modulación preciso para un control exacto de la posición de la válvula.

- > Disponible con torques de salida del actuador:
300 a 18000 lb-in (34 a 2034 N-m)
- > Múltiples opciones de voltaje de alimentación incluyen:
120/230/24 VCA, 50/60 Hz y 24 VCC
- > Accionamiento Manual
- > Interfaz de modulo fácil de usar
- > Calibración automática a un toque
- > Comandos de posición habilitados para la red
- > Apertura/Cierre completo o posición intermedia
- > Control avanzado de banda proporcional y banda muerta
- > Modo de pulsación automático para un posicionamiento preciso
- > Autodiagnóstico



CARACTERÍSTICAS Y ESPECIFICACIONES

Conectividad	10/100 Mb/s
Señal de entrada	EtherNet/IP
Señal de retransmisión	EtherNet/IP
aislamiento independiente	Controlar la entrada y salida de la señal Señales y energía de control
Monitor	LED de atenuación automática accionado por menú
Navegación por el menú	Flechas arriba/abajo con botones de selección (✓)
Configuration	Menú o Red seleccionable para memoria no volátil
Calibración	Secuencia de calibración automática para límites de recorrido
Banda muerta	Configurable del 1% al 6%
Acción inversa	Configurable para control invertido y retroalimentación
Control de velocidad	Independiente para dirección abierta y cerrada
Posición de falla (pérdida de señal)	Configurable cerrada, abierta, ultima posición
Modo manual	Operación local a través de la interfaz de usuario de Servo NXT
Indicaciones de falla	Pérdida de la señal de mando Sensor de límite Volante enganchado Potenciómetro de retroalimentación Interruptor de torque Válvula atascada/motor parado
Monitor de estado	Heartbeat — Logotipo de Bray parpadeante retroiluminado





Encompass™
Product Partner

A ROCKWELL AUTOMATION PARTNER
Americas

MEJORADO A TRAVÉS DE LA ASOCIACIÓN

Bray es un socio de Rockwell Automation Encompass, lo que significa que este producto está respaldado por la asociación y la red de distribución de Rockwell. <https://locator.rockwellautomation.com/Encompass/ProductDetails/008393>

Studio5000

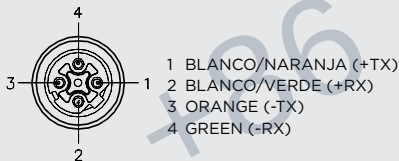
Bray es el primer fabricante en proporcionar el perfil adicional (AOP) de Rockwell para un actuador con capacidad EtherNet/IP. Este AOP permite a los clientes registrar sin problemas y configurar rápidamente los actuadores Bray S70 en los PLC de Rockwell a través del software Studio5000. Como resultado, los clientes ven automáticamente los datos de E/S con nombres significativos y descriptivos.

Esto ahorra tiempo y dinero durante las fases de diseño y puesta en marcha al reducir la complejidad porque la orientación y la información en línea en la configuración del producto se incluyen en el AOP, lo que mejora la experiencia lista para usar. Otro beneficio es que los datos de configuración del dispositivo se almacenan en el controlador Logix, lo que permite la configuración automática del dispositivo cada vez que se reemplaza el dispositivo.

El módulo de control Servo NXT utiliza datos de ensamblaje para establecer la posición de la válvula y reporta características operativas transmitiendo datos a través del protocolo EtherNet/IP directamente al PLC Rockwell/Allen-Bradley para visualización y notificaciones de fallas.

CONTROL, RETROALIMENTACIÓN Y DIAGNÓSTICO

Una rápida conectividad Ethernet puede ser lograda mediante la conexión directa al conector codificado "D", de 4 pines, EtherNet/IP M12 opcional.



Termina directamente en el Servo NXT
Puntos Terminales EtherNet/IP TX+/TX- &
RX+/RX-.



Comando	Posición Intermedia, Abrir, Detener, Cerrar
Comentarios	Posición, Estado, Alarmas
Configuración	Resolución de Comandos/Retroalimentación Velocidad de Apertura/Cierre Posición de Inicio/parada del control de velocidad PST Offset/desviación, detección de parada del motor
Tiempo energizado	El controlador Time ServoNXT se ha encendido
Carreras Completadas	Número de carreras completadas
Tiempo de carrera	Hora de la última carrera completada
Cambios de dirección	Cantidad de inversiones de dirección del motor comandadas
Tiempo de operación del motor	Horas de funcionamiento del motor
Motor current	Valor medido (0 - 5.0A)
PST Hora de apertura — Inicial	Tiempo de carrera inicial para alcanzar la posición PST abierta
PST Hora de cierre — Inicial	Tiempo de carrera inicial para alcanzar la posición PST cercana
PST Tiempo de apertura — Último	Tiempo de último trazo para alcanzar la posición PST abierta
PST Hora de cierre — Último	Tiempo de último trazo para alcanzar la posición PST cercana

Nota: Para obtener información adicional sobre diagnósticos, consulte el IOM.