

Servomoteur série RMA



Des composants parfaitement adaptés les uns aux autres

Positionneur multifonctions

Le positionneur digital ARCAPRO® est l'interface multifonctions vers un dispositif de commande ou un système de contrôle de procédé. Il fonctionne avec un signal d'entrée standard de 4 à 20 mA. Pour une connexion numérique à liaison bidirectionnelle, p. ex. le diagnostic intelligent, les communications utilisées sont HART, Profibus (PA) et Foundation Fieldbus (FF). Le paramétrage est aussi bien possible sur place que par son système de communication. Pour le montage et le couplage mécanique de ce positionneur au servomoteur, le concept ouvert selon VDI/VDE 3847 co-conçu par notre maison mère ARCA s'est imposé. Vous trouverez tous les détails dans notre prospectus du positionneur ARCAPRO®.

Puissant servomoteur

Nos moteurs à membrane déroulante permettent de convertir une pression en mouvement de translation. Ils sont utilisés comme mécanisme de commande de vannes tout-ou-rien, de régulation, de micro-vannes et de nombreuses autres applications. Les servomoteurs permettent des forces de réglage considérables sur un temps de réglage réduit et répondent aux exigences des normes de protection antidéflagrantes sans frais supplémentaires. Diverses tailles, forces de réglage et matériaux peuvent être fabriqués selon vos besoins.

Accouplement et tige

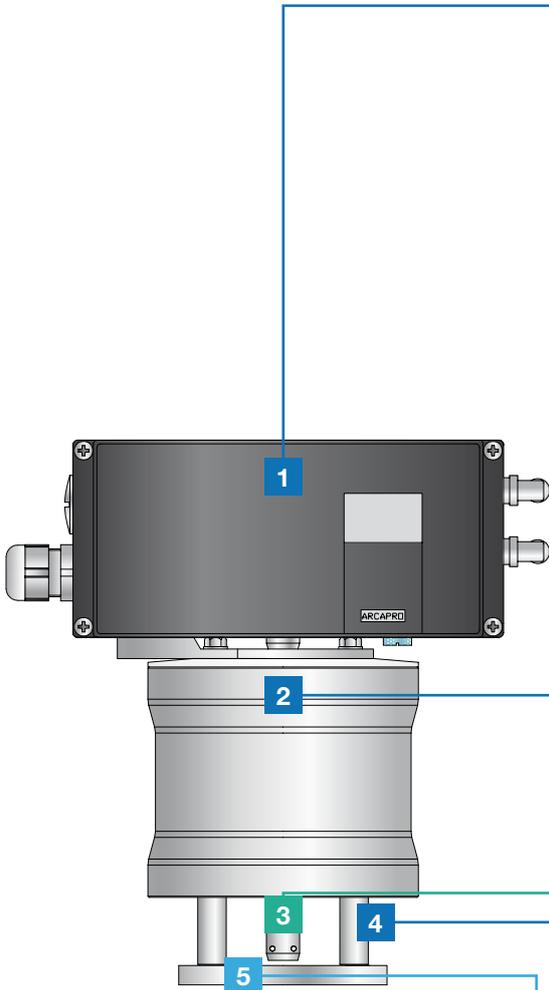
L'accouplement constitue la pièce de raccordement entre la tige du servomoteur et la tige de la vanne. Si vous le souhaitez, nous pouvons fabriquer la pièce de raccordement correspondant à vos besoins.

Pilier

Le montage par piliers permet une adaptation flexible à vos besoins. Le matériau, la longueur et l'écartement des piliers peuvent être adaptés.

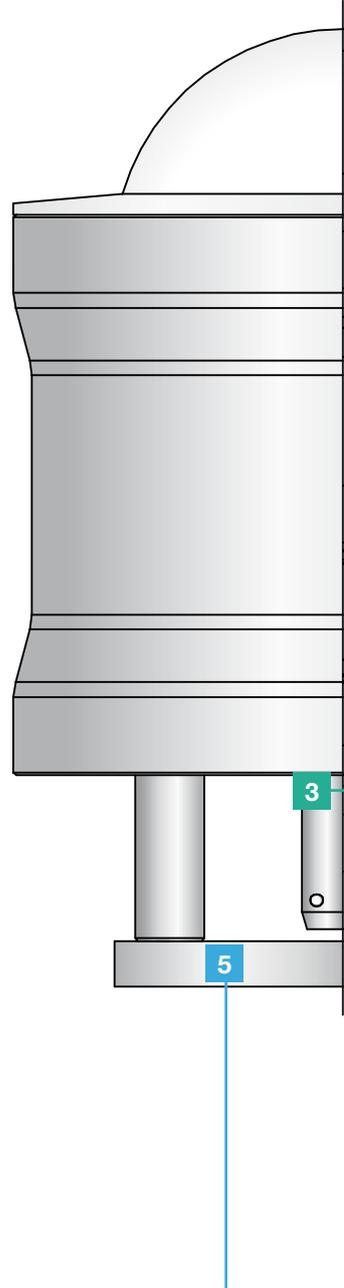
Traverse

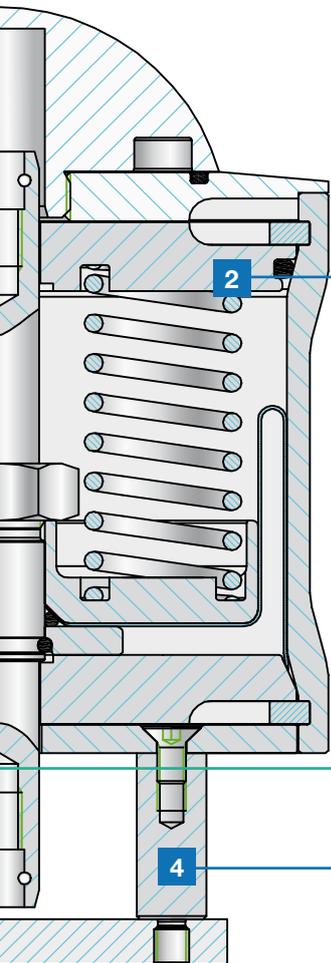
La traverse est la pièce de raccordement entre le servomoteur et la vanne.



Domaines d'application

- Micro-vannes
- Vannes cryogéniques
- Vannes en verre





Puissant servomoteur

- Pièces du servomoteur en acier inoxydable, disponible en acier inoxydable poli électrolytiquement en option
- Tige sortie/reentrée par manque d'air
- Choix entre deux jeux de ressorts à puissance différente
- Construction compacte, appropriée aux micro-vannes

Tige et accouplement

- Tige standard en acier inoxydable
- Disponible avec filetage femelle ou douille de guidage enfichable
- Accouplement en acier inoxydable, disponible poli électrolytiquement en option

Pilier

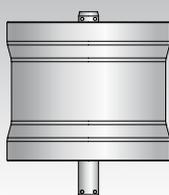
- En version standard, sans pièces de fixation
- Pilier en acier inoxydable
- Matériau, longueur et écartement des piliers disponible selon exigences du client

Traverse

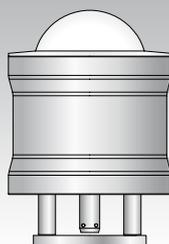
- Traverse standard en acier inoxydable. En option, poli électrolytiquement
- L'entraxe peut être choisi librement

Servomoteur série RMA

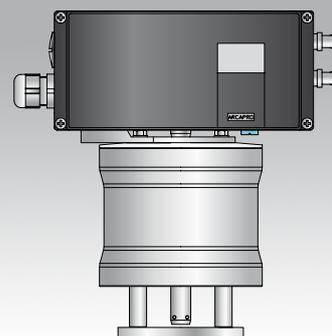
Version de base
RMA10.11A...0



Version tout-ou-rien
RMA10.11A...AP



Version avec positionneur
RMA10.11A...P



Caractéristiques

Version industrielle

Guidage de tige extrêmement précis

Grande interchangeabilité des composants

Construction compacte et robuste

Précision de régulation élevée

Sens d'action

Vos avantages

- Adaptée aux besoins des zones aseptiques et stériles
- Usure minimale
- Longue durée de vie de la membrane
- Coûts de gestion réduits
- Montage à encombrement réduit
- Faible résistance sur l'ensemble de la course
- Surface active constante
- En retournant le servomoteur, la position de sécurité peut être modifiée de «ouvert par manque d'air» vers «fermé par manque d'air»

Servomoteur série RMA

Caractéristiques générales	
Série	RMA10
Course max.	20 mm
Surface de la membrane	68 cm ²
Nombre de ressorts max.	4
Force de réglage ressorts max.	2,2 kN
Force de réglage air max.	2,3 kN
Pression d'alimentation max.	6 bar
Domaine d'application	-20° à 80°C