

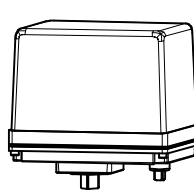


本製品を正しくご使用いただけますよう本書を最後までよくお読みください。

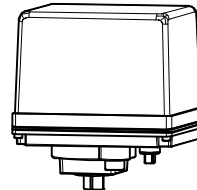
概要

電子式ポジション内蔵の高性能コントロール用電動操作機。
無接点式制御基板と独自のモータ制御方式で長寿命を実現。
強制開・閉制御、開度出力を標準装備。

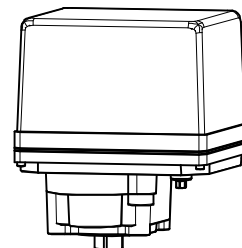
- AEX : AC 電源用 各種制御入力信号に対応。
- PEX : AC / DC 電源用 高速ブラシレス DC モータ、無接触式
ポテンシオメータ使用の電動操作機



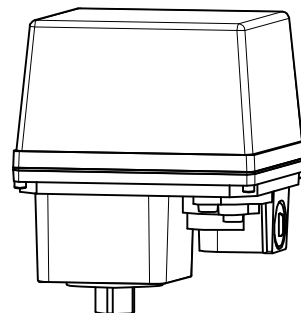
AEX (120 / 360)
PEX (120 / 300)



AEX / PEX (700)

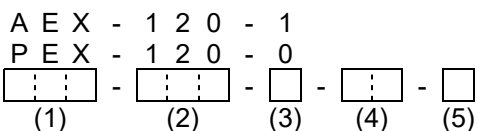


AEX-02K



AEX-06K

製品コード



(1) 操作機型式 AEX PEX	(2) 定格出力 (AEX) 120 360 700 02K 06K	(3) 電源電圧 1 : AC100 / 110 V 2 : AC200 / 220 V 6 : AC100 ~ 240 V 0 : DC24 V	(4) オプション L□ : 補助リミットスイッチ EA : 異常接点出力基板 EI : 絶縁開度出力基板	(5) 動作モード なし : モード A J : モード B
	(2) 定格出力 (PEX) 120 300 700			

電動操作機仕様

三方弁の場合: 閉 / ポジション①、開 / ポジション②

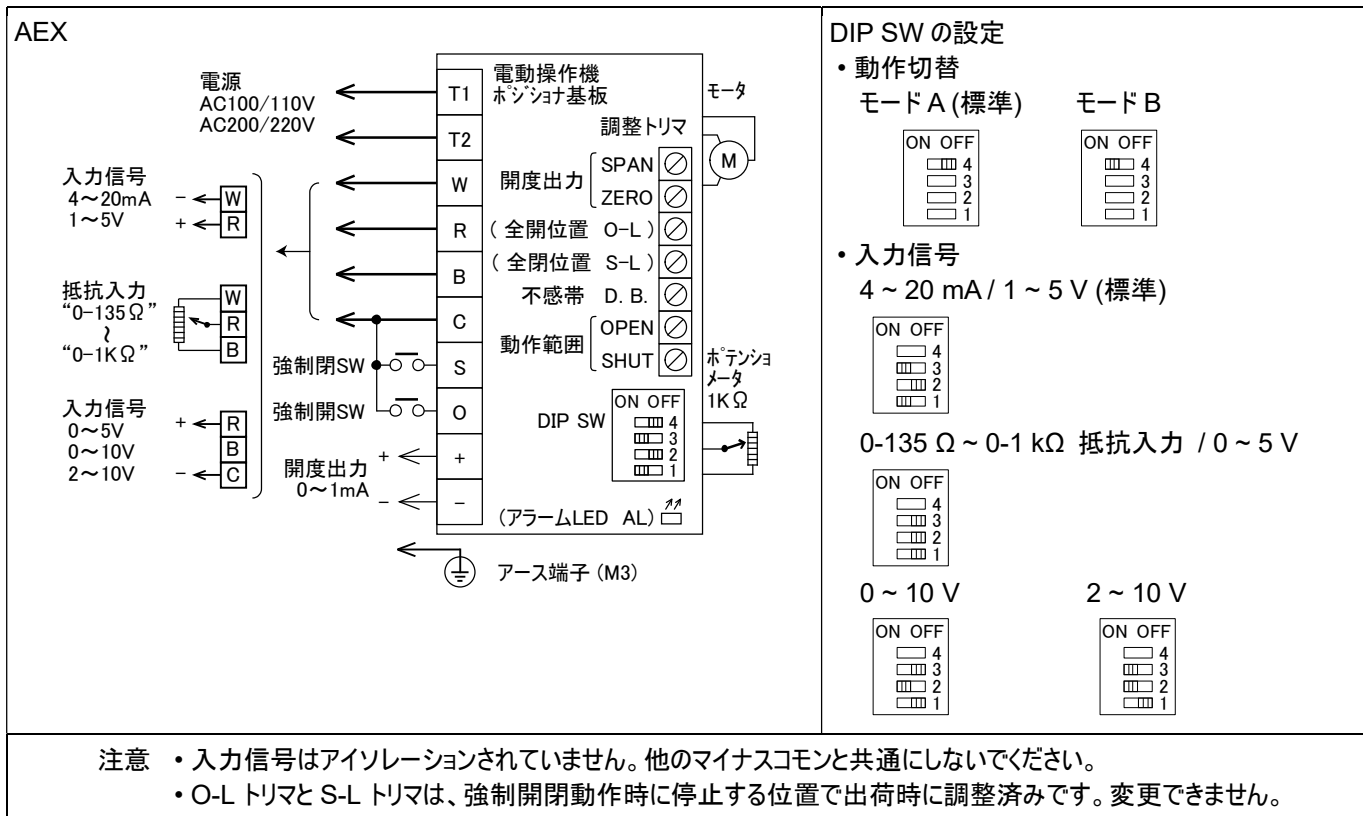
AEX シリーズ

型式 (□: 電源コード)	AEX-120-□	AEX-360-□	AEX-700-□	AEX-02K-□	AEX-06K-□
電源	AC100 / 110 V ±10 % 50/60 Hz (電源コード: 1) AC200 / 220 V ±10 % 50/60 Hz (電源コード: 2)				
定格トルク [N·m]	12	36	70	200	600
開閉時間 [s]	30 / 25 (50/60 Hz)	36 / 30 (50/60 Hz)	72 / 60 (50/60 Hz)	77 / 64 (50/60 Hz)	77 / 64 (50/60 Hz)
消費電力 [VA]	9.5	13		45	220
モータ	シンクロナスモータ (トライアック制御)			リバーシブルモータ (トライアック制御)	
モータ保護	タイマ式				
制御方式	比例制御				
入力信号 *1	4 ~ 20 mA / 1 ~ 5 V 入力抵抗 250 Ω (標準) 0 ~ 5 V / 0 ~ 10 V / 2 ~ 10 V 入力抵抗 1 M Ω 以上 0-135 Ω ~ 0-1 kΩ 抵抗入力 印可電圧 DC5 V				
動作 *2	[モード A] 入力信号小 で閉 ↔ 入力信号大 で開 (標準) [モード B] 入力信号大 で閉 ↔ 入力信号小 で開 [強制開閉] C-S が ON で閉 ↔ C-O が ON で開 (入力信号に優先して作動 : モード A / B 共通)				
開度出力	0 mA で 閉 ↔ 1 mA で 開 (外部負荷抵抗 3 kΩ 以下) モード A / B 共通				
強制開閉用入力	入力信号に優先して作動 *モード A / B 共通 ドライ接点 / トランジスタ、オープンコレクタ (入力信号電流 DC15 V 6 mA)				
動作角調整範囲	閉側: 0 ~ 40 % 開側: 50 ~ 100 %				
分解能	0.2 % 以下				
負荷時間率	連続				
使用周囲温度	-20 ~ 55 °C				
スペースヒータ電力	2 W				
手動操作	手動操作軸				
保護形式	IP65 相当 (JIS C 0920) 防噴流形				
モータケース	アルミダイカストケース (アクリル樹脂系焼付塗装)				
電線接続	ねじ端子台 M3 (アース用ねじ M3)				
電線引込形式	2-G1/2 付属品: ケーブルグランド (Φ6 ~ 12 mm キャブタイヤケーブル用)、プラグ				

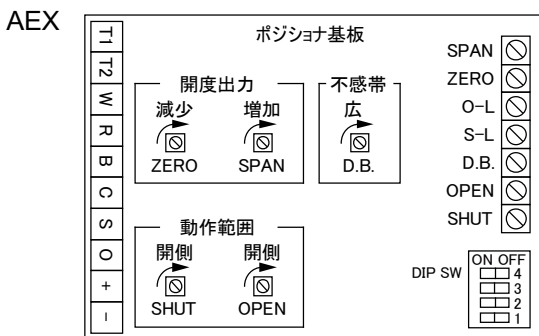
*1 基板上的 DIP スイッチで変更可能 (標準 → 抵抗入力 または 0 ~ 5 V / 0 ~ 10 V / 2 ~ 10 V)

*2 基板上的 DIP スイッチで変更可能 (標準 → モード B)

結線図



操作機の調整方法



① デッドバンドの調整

操作機がハンチング (調節計の信号のリプルが大きい場合や信号が常に細かく変動) する場合は、D.B. トリマを時計方向に回し、デッドバンドを広くしてください。

② 制御範囲の調整

バルブ / ダンパの制御角度 (動作範囲) を調整する場合は、SHUT トリマで閉位置、OPEN トリマで開位置を調整してください。いずれも時計方向に回すと開側に調整されます。

電動操作機仕様

三方弁の場合: 閉 / ポジション①、開 / ポジション②

PEX シリーズ

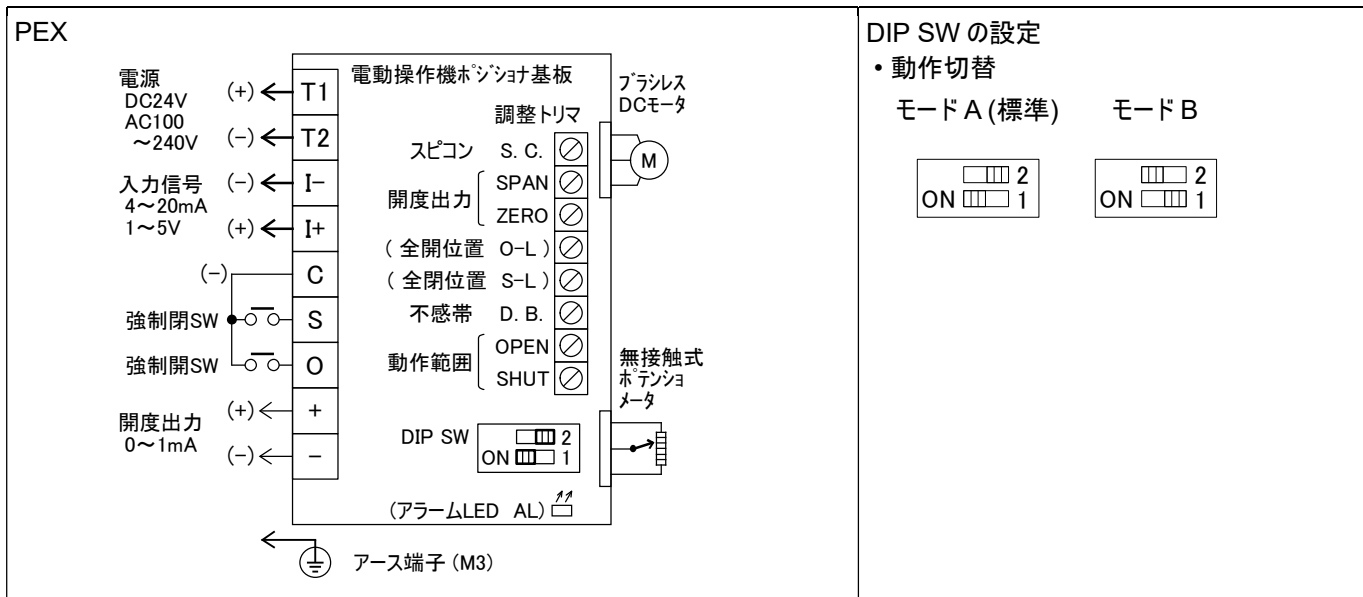
型式 (□: 電源コード)	PEX-120-□	PEX-300-□	PEX-700-□
電源	AC100 ~ 240 V ±10 % 50/60 Hz (電源コード: 6) DC24 V +20 % ~ -10 % (電源コード: 0) 全波整流、半波整流の DC 電源は使用不可		
定格トルク [N·m]	10	21	50
開閉時間 [s]	2.5 ~ 4 (S.C. トリマ最長 12)	6 ~ 9 (S.C. トリマ最長 34)	12 ~ 18 (S.C. トリマ最長 68)
	開閉時間は S.C. トリマ最速 (出荷時) 及び強制開閉動作時の時間です。 強制開閉動作時間は S.C. トリマでは調整できません。		
消費電力 [VA]	AC 電源 80 DC 電源 50		
モータ	ブラシレス DC モータ (PWM 制御)		
モータ保護	カーレントリミッタ式		
制御方式	比例制御		
入力信号	4 ~ 20 mA または 1~5 V (入力抵抗 250 Ω)		
動作 *1	[モード A] 入力信号小で閉 ↔ 入力信号大で開 (標準) [モード B] 入力信号大で閉 ↔ 入力信号小で開 (オプション: J) [強制開閉] C-S が ON で閉 ↔ C-O が ON で開 (入力信号に優先して作動 : モード A / B 共通)		
開度出力	0 mA で 閉 ↔ 1 mA で 開 (外部負荷抵抗 3 kΩ 以下) モード A / B 共通		
強制開閉用入力	入力信号に優先して作動 *モード A / B 共通 ドライ接点 / トランジスタ、オープンコレクタ (入力信号電流 DC15 V 6 mA)		
動作角調整範囲	閉側: 0 ~ 40 % 開側: 50 ~ 100 %		
分解能	0.2 % 以下		
負荷時間率	連続		
使用周囲温度	-20 ~ 55 °C		
スペースヒータ電力	3 W		
手動操作	手動操作軸		
保護形式	IP65 相当 (JIS C 0920) 防噴流形		
モータケース	アルミダイカストケース (アクリル樹脂系焼付塗装)		
電線接続	ねじ端子台 M3 (アース用ねじ M3)		
電線引込形式	2-G1/2 付属品: ケーブルグランド (Φ6 ~ 12 mm キャブタイヤケーブル用)、プラグ		

*1 基板上の DIP スイッチで変更可能 (標準 → モード B)

電動操作機仕様

三方弁の場合: 閉 / ポジション①、開 / ポジション②

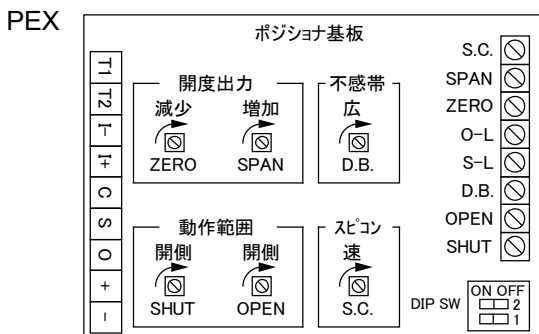
結線図



注意

- ・O-L トリマとS-L トリマは、強制開閉動作時に停止する位置で出荷時に調整済みです。変更できません。
- ・マイナス端子は共通で使用可。ただし、DC 電源用の T2 端子は共用不可。

操作機の調整方法



- ① デッドバンドの調整
操作機がハンチング (調節計の信号のリップルが大きい場合や信号が常に細かく変動) する場合は、D.B. トリマを時計方向に回し、デッドバンドを広くしてください。
- ② 制御範囲の調整
バルブ / ダンパの制御角度 (動作範囲) を調整する場合は、SHUT トリマで閉位置、OPEN トリマで開位置を調整してください。いずれも時計方向に回すと開側に調整されます。
- ③ 動作速度の調整
動作速度を遅くしたい場合は、S.C. トリマを反時計方向に回してください。速くしたい場合は、時計方向に回してください。

注) 開閉時間は S. C. トリマ最速 (出荷時) 及び強制開閉動作時の時間です。強制開閉動作時間は S. C. トリマでは調整できません。

電動操作機仕様

三方弁の場合: 閉 / ポジション①、開 / ポジション②

オプション

分類		コード	AEX	PEX	概要
入力信号と動作モード (出荷時設定)	4 ~ 20 mA または 0 ~ 5 V	なし	○	○	モード A (標準出荷状態)
		J	○	○	モード B
	0-135 Ω ~ 0-1 kΩ 抵抗入力 または 0 ~ 5 V	F	○		モード A
		K	○		モード B
	0 ~ 10 V	G	○		モード A
		N	○		モード B
2 ~ 10 V	H	○		モード A	
	M	○		モード B	
補助リミットスイッチ	開閉信号をドライ接点で独立して出力します。	L0	○	○	標準信号用
		L2	○	○	微小負荷信号用
異常接点出力	異常接点出力基板	EA	○	○	注) EI と EA の同時搭載不可
開度出力信号	4 ~ 20 mA 絶縁開度出力基板	EI	○	○	

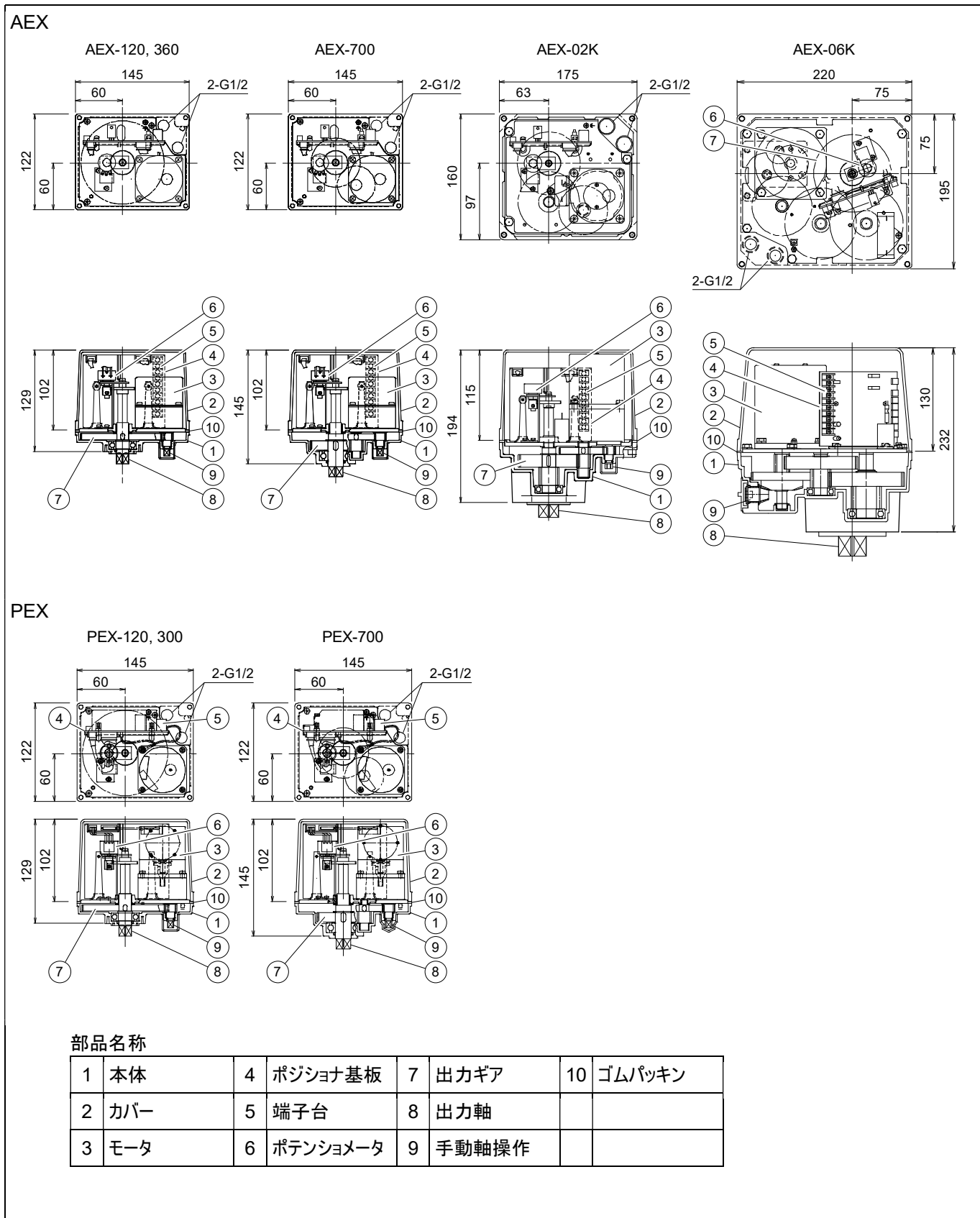
信号用補助リミットスイッチ (L0 / L2) の詳細は、オプション仕様書にてご確認ください。

オプション結線図

L0 / L2	信号用補助リミットスイッチ	EA	異常接点出力基板	EI	4 ~ 20 mA 絶縁開度出力基板

電動操作機仕様

構造図・外形寸法図



電動操作機取扱注意事項

ご使用にあたって

① 運送上の注意

丁寧に取扱い、落としたり、投げ下ろしたりしないでください。

② 保管上の注意

長期又は一時保管の場合は梱包のまま整理して保管してください。又直射日光が当たる場所、ほこりの多い場所、水滴がかかる場所は避け、製品に無理な力が加わらないようにしてください。

③ 製品の確認

据え付け前に、必ず製品型式が正しいか、確認してください。

電動操作機の取付け

① 取付け環境

- 高温 (55 °C 以上)、腐食性ガス等の雰囲気、又は振動の多い場所 (0.5 G 以上) は避けてください。
- 輻射熱により、操作機の表面温度が 55 °C 以上になる場合は、適切な遮蔽板を設けてください。
- 駆動部が凍結する可能性のある場合は、凍結防止策を施してください。

② 取付け姿勢

取付け姿勢は正立から横向きまでとし、逆立は避けてください。製品の周辺には、手動操作、点検、交換作業が行えるスペースを設けて下さい。

操作機上部に必要なメンテナンススペース

AEX (120 / 360 / 700) PEX	105 mm 以上
AEX (02K / 06K)	120 mm 以上

③ その他の注意

ケーブルグランドに配線されるまでは、操作機内部の結露、水の浸入がないようにしてください。これはケーブルグランドの保護キャップは防塵の為に、防水ではない為です。

結線

① 配線上の注意

- 配線作業は、操作機カバーを取り外して行ってください。
- 操作機下部の配線引込み口 (G1/2×2 口) にキャプタイヤケーブル用ケーブルグランド×1 と、プラグ×1 が取り付けられています。適応キャプタイヤケーブル外径は Φ6 ~ 12 mm となります。
- 電源線と信号線を分ける場合や、他サイズのケーブルを使用する場合は、別途ケーブルグランドをご用意ください。
- フレキチューブを使用する場合はチューブ内部から呼吸作用により、操作機内部で結露が発生し動作不良となることがあります。シール剤でフレキチューブコネクタ部をシールしてください。
- シール剤を操作機内部で使用する場合、リミットスイッチ等の接点に悪影響のない電気機器用の物を使用してください。
- 電圧降下に注意し、操作機の端子電圧が定格の 90 % 以下にならないようにしてください。
- AEX シリーズの入力信号はアイソレーションされていません。マイナス端子を他のマイナスコモン (DC 電源等) と共通にしないでください。
- PEX シリーズのマイナス端子は共通で使用できます。ただし、DC 電源用の T2 端子は共用不可。

② 結線上の注意

- 屋外で使用する場合、雨天での結線は避けてください。
- 電源電圧を確認し、結線図通り正しく結線してください。
- 必要のない端子には結線しないでください。
- 基板上のモード切換ディップスイッチが正しく設定されているか確認してください。
- 結線時に信号の結線 (+ - 等) を間違えると正しく動作しません。又、2 台以上のバルブを 1 つの調節計又は測定器で制御する場合はお問い合わせください。
- アース等の感電防止対策をとってください。操作機内ではアース表示 (≡) のねじをご利用ください。

結露防止

- 結線後、操作機上部カバーを取付ける時は、ボルトは仮締、本締の手順で行い、ゴムパッキンが均一に締まっていることを確認してください。
- 電線引込口から浸水しないよう、ケーブルグランドのナットが締め込まれている事を確認してください。

電動操作機取扱注意事項

制御

①入力信号

- 入力信号、開度出力、強制開閉の配線はノイズの多い場所や長距離の信号ラインの配線は動力ラインと分けシールド線を使用してください。
- 1～5Vの電圧入力で制御する場合は、操作機の入力に250Ωの抵抗が接続されているため、20mA以上の電流を流すことのできる電圧源を使用してください。又、出力に抵抗器が直列に接続されている電圧源はその信号配線にノイズが乗りやすく、操作機の250Ωと分圧される事によって開度不足の原因になりますので使用しないでください。

②DC電源

- 全波整流、半波整流のDC電源は使用不可。
- モータ起動時は消費電流の1.5～3倍の突入電流が流れます。電源機器の選定にはこの突入電流を考慮してください。
- 配線距離が長くなる場合は、動作時、操作機部で電圧が90%以下にならないように、電線を選定してください。
- 電源の立ち上がり、立ち下がり時間が1秒以上かかる物は、使用できません。

③入力信号と動作モード

特に指定のない場合、下記のように設定されています。ご使用前に設定が正しいか、必ず確認してください。

入力信号	4～20mA または 1～5V
動作モード	A
動作	入力信号小で閉 ↔ 入力信号大で開

運転

①試運転の手順

電源を入れる前に一度、結線及び電源電圧が正しいか確認してください。試運転時は、スイッチの切り替えまたは入力信号に対する弁の動きや、信号出力が正しいことを確認してください。

②運転状態の確認

- 安定した制御をするよう、流体の条件、調節計の設定、センサ等の調節をしてください。
- 制御で最も良い状態は、制御の目標値で安定する状態です。目標値を大きくオーバーシュートしたり、なかなか収束しない場合、調節計のPIDの設定値を調整してください。又時間遅れの大きい場合は、センサ位置を考慮してください。不安定な状態で使用すると、電動操作機やバルブの寿命が短くなります。

③運転上の注意

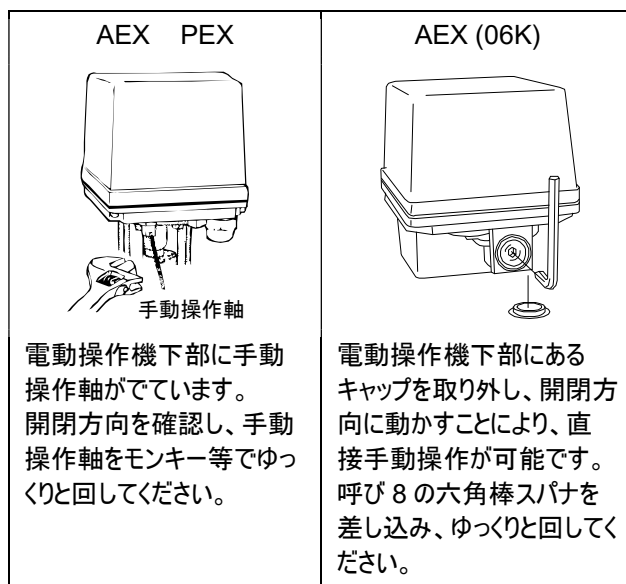
- モード切替 DIP スwitchの設定は必ず電源投入前に行ってください。必要のないSwitchは絶対に変更しないでください。
- 結露防止スペースヒータを内蔵していますので、常時通電してください。
- 機械動作部（コネクタ部）がありますので、運転時は動作部に手を近づけないようにしてください。
- 操作機上に物を置いたり、足場にしたりすることは、絶対に避けてください。

手動操作

①手動操作時の注意事項

- 安全のため必ず電源を切り、下記の要領で行ってください。
- 手動操作は開度表示を見ながら行い、全開、全閉位置を確認して、それ以上回し過ぎないようにしてください。

②手動操作方法



いずれも自動運転に移る前に必ずモンキーは外してください。

保守・点検

- 感電を防止するため、操作機のカバーを開ける際は必ず電源を切って下さい。
- 使用状況、環境に応じ、定期的に点検を行ってください。
- 通常半年に一度下記に従って行ってください。
- 長期間運転しない場合は3ヶ月に1度程度運転を行い、動作を確認してください。

点検内容

- 開閉の動作に異常はないか
- 操作機内部が異常に熱くないか
- 作動時の異音、振動の有無
- ねじ類の緩みの有無
- 操作機内部に水の浸入、結露の発生はないか

電動操作機取扱注意事項

故障と処置

製品が正常に作動しない場合は、下記項目で調査、点検をしてください。原因が不明、部品交換、修理が必要な場合は、その状況をご連絡ください。

故障状況	原因	処置
作動しない	結線が間違っている	正しく結線する
	電圧、入力信号が来ていない	電圧、入力信号を確認、調整
	電源電圧が正しくない	過大な電圧がかかった場合は操作機を交換する
	結線、回路が正しくない	結線、回路を見直す。 特に信号の結線 (+ - 等) の間違いに注意
	配線のショート、接触不良	配線、接続を見直す
	モータの寿命	モータ交換 (工場修理)
動作不安定	サージ電圧、異常電圧が加わった	<ul style="list-style-type: none"> 制御基板、リミットスイッチを交換 (工場修理) 操作機交換
	操作機内に雨水の浸入	<ul style="list-style-type: none"> 内部を乾燥 操作機交換
	インバータからの高周波ノイズが加わる	インバータメカオプションの各ノイズフィルタを取付ける。配線をシールドしてアースする
	誘導ノイズが加わる	三相モータ等の動力配線と遠ざける。配線をシールドしてアースする
1～5V 入力 で中間までしか開かない	信号電圧源容量不足	20 mA 以上流せる電圧源を使用してください。又はお問い合わせください
中間位置で止まる	シートに異物の噛み込み	手動、自動で開閉動作を繰り返し、異物を除去
	トルク増大で保護回路が働いた	逆動作信号 又は電源再投入で復帰
アラーム LED 点灯		

操作機を交換する場合、不明な点は、弊社までお問い合わせ、又は交換要領書をご請求ください。

この製品についてのご意見、ご質問は最寄りの代理店又は弊社企画営業部へお申しつけください。記載内容はお断りなく変更することがありますのでご了承ください。

