



Regulator położenia

WŁAŚCIWOŚCI

Regulator położenia powoduje obrót siłownika w odpowiedzi na sygnał sterujący i zatrzymuje w żądanym położeniu. Jego cechy to :

- **Nadzwyczaj zwarta konstrukcja, odporna na wstrząsy**
- **Szybka, dokładna reakcja**
- **Brak zewnętrznych przewodów do siłownika**
Zintegrowany zespół
- **Krzywkowe sprzężenie zwrotne**
Umożliwia łatwą regulację wg charakterystyki lub z podziałem zakresu
- **Modele z prawym i lewym kierunkiem obrotów**
- **Połączenie bez luzu w siłowniku**
Wałek wyjściowy zapewnia stałą dokładność.
- **Kwadratowa końcówka wałka do ręcznego sterowania (do modelu 09) i wskazania położenia**
- **Brak zewnętrznych sprężyn**
Wszystkie pracujące części są całkowicie zakryte.
- **Łatwo zdejmowana pokrywa do regulacji**
Wodoodporne uszczelnienie.
- **Obustronne działanie**
Niewrażliwy na wahania ciśnienia sprężonego powietrza, co zapewnia większą dokładność pozycjonowania niż siłowniki ze sprężyną powrotną.
- **Wbudowana regulacja prędkości**



Standardowe zespoły siłownika / regulator położenia

Regulator położenia jest montowany bezpośrednio na siłownikach modeli 03, 05, 07, 08, 09, 10, 12, 14. Siłowniki stanowią zmodyfikowane jednostki z wywierconymi w nadlewie otworami powietrznymi, z niestandardowymi łopatkami /wałkiem w niektórych modelach oraz wstawionymi blokami połączeniowymi w modelach 03, 12 i 14.

Bezawaryjne zespoły

Pod zespołami siłownik / regulator położenia mogą być zamocowane sprężynowe jednostki powrotne firmy KINETROL dla zapewnienia bezawaryjnego układu otwarcia lub zamknięcia.

DODATKOWY SPECJALNY REGULATOR POŁOŻENIA



Do zastosowania wraz z modelami 16 i 18 lub przeróbek do standardowych siłowników KINETROL lub innych dostępna jest odrębna wersja regulatora położenia, która jest łączona z siłownikiem poprzez wspornik i bezpośredni lub równoległy napęd.