

# 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

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



## 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-.



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

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