www.jjbcn.com

J.J. BCN INTERNACIONAL, S.A.

J4C

HANDBOOK



Handbook (ES) 22-07 V3

ÍNDICE

01. Partes del actuador

- S20, S35, S55, S85, B20, B35, B55, B85
- S140, S300, B140, B300

02. J4C Series

- Voltaje
- Conectores
- Etiqueta actuador
- Indicador visual de posición
- Mando manual de emergencia
- Ajuste de levas
- Tabla de consumos
- Diagrama de conexionado exterior
- Estatus actuador en funcionamiento

03. Datasheet

- J4C 20
- J4C 35
- J4C 55
- J4C 85
- J4C 140
- J4C 300

04. Options

- DPS
- BSR
- Bluetooth
- Modbus

05. Kits

- DPS
- BSR
- INTERFACE

06. Certificaciones

07. Garantía

08. Contacto

01 PARTES DEL ACTUADOR

MODELOS: S20, S35, S55 & S85 / B20, B35, B55 & B85



MODELOS: S140, S300, B140, B300



02 J4C SERIES

LEA ATENTAMENTE ESTAS INSTRUCCIONES ANTES DE LA CONEXIÓN DEL ACTUADOR. EL INCUMPLIMIENTO DE ESTAS INSTRUCCIONES DEJA SIN EFECTO TODO TIPO DE GARANTÍA.

Los actuadores J+J series J4C 20 a 300 utilizan energía eléctrica para su funcionamiento. Recordamos que tan solo personal especializado efectúe las conexiones o ajustes del actuador.
El actuador eléctrico dispone de elementos exteriores, cada uno con una función diferente. A continuación, explicaremos la función de cada uno y como manipularlos.

VOLTAJE

Todos los modelos de actuadores S20 a S300, pueden ser conectados entre **24-240 VDC/VAC.**
Todos los modelos de actuadores B20 a B300, SOLO pueden ser conectados a **12 VDC/VAC.**

CONECTORES

Atención: Antes de conectar el actuador a la corriente, comprobar que el voltaje que figura en la etiqueta de características, situada en una de las caras exteriores del actuador, corresponda al voltaje que va a ser utilizado.
Los conectores de la serie J4C permiten un diámetro de cable manguera entre un máximo y un mínimo para conservar una buena estanqueidad. El siguiente cuadro nos indica los diámetros (Fig.1).

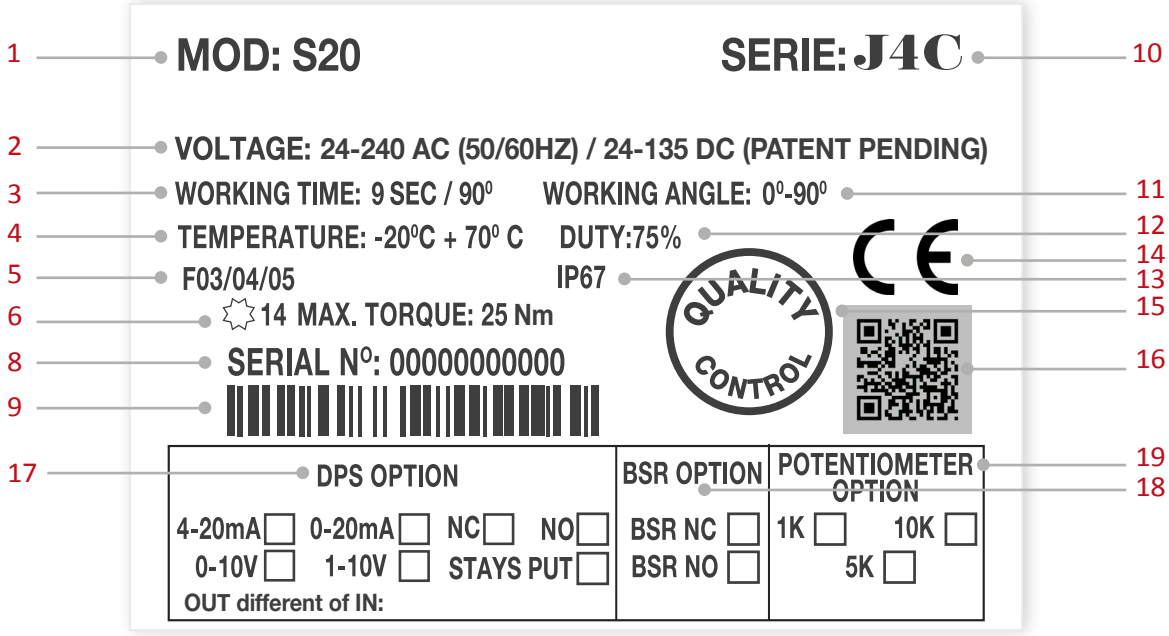
CONECTOR	PEQUEÑO NEGRO		GRANDE GRIS O NEGRO	
	DIN43650/C		EN175301-803 FORM A	
MODELO	min Ø	máx. Ø	min Ø	máx. Ø
J4C 20 a 300	5mm	6mm	8mm	10,5mm

Atención: Es muy importante asegurarse de que el montaje, tanto del conector con el cable, como del conector con la base tengan las respectivas juntas bien montadas (número 1 y 5 de la Fig.2).
Al finalizar las conexiones, debemos conectar los conectores externos a sus respectivas bases y fijarlas con el tornillo (par máximo apriete a 0.5Nm).



1 Junta
2 Base conector
3 Tornillo fijación cable
4 Conector
5 Junta cable
6 Grapa fijación
7 Tuerca
8 Tornillo fijación
9 Arandela
10 Junta tornillo

ETIQUETA ACTUADOR



1 - Modelo del actuador.
2 - Voltaje a conectar.
3 - Tiempo de maniobra –90º.
4 - Actuador listo para trabajar entre –20ºC y + 70ºC.
5 - Anclajes para fijar la válvula, según la norma ISO 5211.
6 - Salida hembra del actuador, para unir con el eje de la válvula, según la norma DIN3337.
7 - Par máximo de arranque.
8 - Número de serie del actuador.
9 - Código lineal del número de serie.
10 - Serie del actuador.
11 - Ángulo de giro del actuador.
12 - Duty: 75%. Ejemplo: Modelo S20 - Tiempo de maniobra= 10seg., Tiempo entre maniobras= 3.3 seg.
13 - Certificación de estanqueidad de IP67.
14 - Actuador con certificado CE.
15 - Conformidad del control de calidad.
16 - Código QR para fabricar.
17 - Configuraciones posibles para el DPS.
18 - Configuraciones posibles para el BSR.
19 - Configuraciones posibles de POTENCIOMETRO.

INDICADOR VISUAL DE POSICIÓN:

Los **actuadores J4C** tienen un indicador visual de posición. Comprende una base negra con una barra indicadora amarilla que indica, tanto la posición como la dirección de rotación. **(Fig.6)**.
Tanto la dirección de abrir como la de cerrar aparecen marcadas en la tapa: ABIERTO 90 y CERRADO 0.
Abierto = **Cerrado =**



Fig. 6 0 = CERRADO



Fig. 6 90 = ABIERTO

INDICADOR VISUAL DE POSICIÓN: OPCIONES



2 BRIDAS INDICADORAS:
Para válvula de 3 vías, puerto en **L**.



3 BRIDAS INDICADORAS:
Para válvula de 3 vías, puerto en **T**.

MANDO MANUAL DE EMERGENCIA:

En una de las caras exteriores del actuador se encuentra la palanca selectora (Fig 7).

AUTO = Operación Automática.
MAN = Operación Manual.

Atención: No desatornillar nunca el tornillo de seguridad de la palanca selectora, ni utilizar ninguna herramienta para moverla, ya que pueden producirse importantes daños en el sistema mecánico. El actuador quedará automáticamente fuera de garantía, en cualquier caso.

Cuando el actuador se encuentra en posición **"AUTO"**, el volante de los modelos 20,35,55 y 85 giran automáticamente y nunca debe ser obstruido o detenido durante este movimiento.



Fig. 7 **J4C 20 A 85**

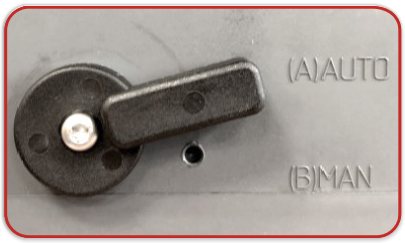
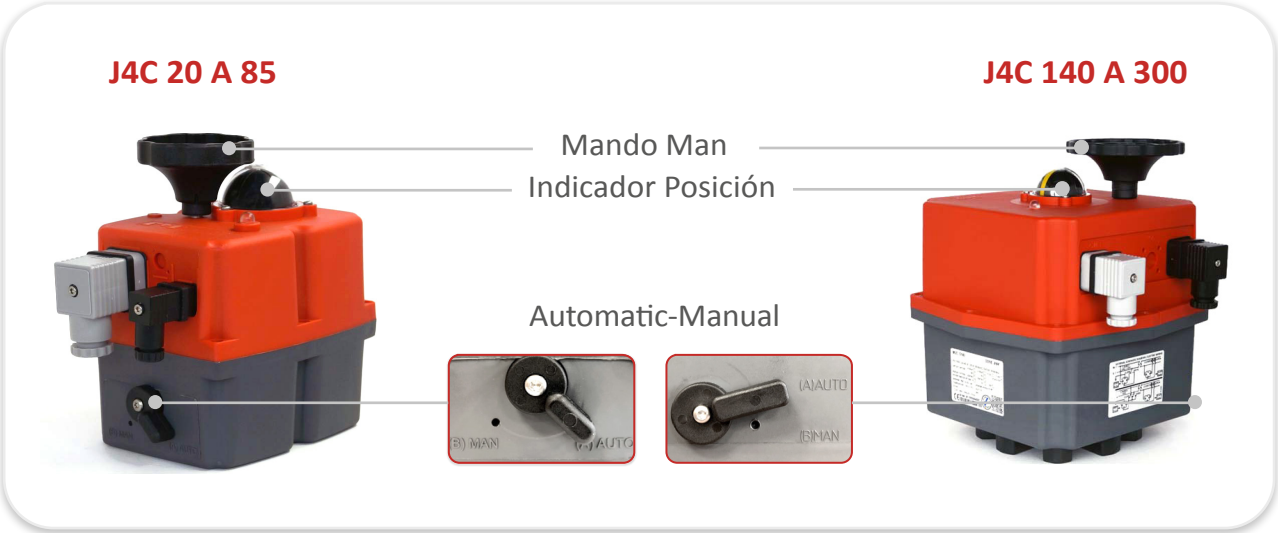


Fig. 7 **J4C 140 A 300**



Cuando la palanca selectora se encuentra en posición **“MAN”**:

1 - El sistema electrónico desactiva la alimentación eléctrica, una vez transcurrido el tiempo configurado en el actuador.

2 - La conexión mecánica entre el motor y el eje principal queda desactivada.

3 - Accionando manualmente el volante puede situarse la válvula en la posición deseada.

4 - Si la palanca selectora se encuentra en **“MAN”** hay dos opciones para reactivar el motor:

a) Con el actuador en posición **“MAN”** accionar el volante hacia una de las posiciones finales (cerrado o abierto), si el interruptor correspondiente está activado el motor girará, entonces llevar la palanca selectora de la posición **“MAN”** a la posición **“AUTO”** y la unidad estará preparada para operar automáticamente.

b) Posicionar la palanca selectora de **“MAN”** a **“AUTO”**. Desactivar la alimentación eléctrica durante unos segundos para reiniciar el equipo, a continuación, la unidad se encuentra lista para operar en automático.

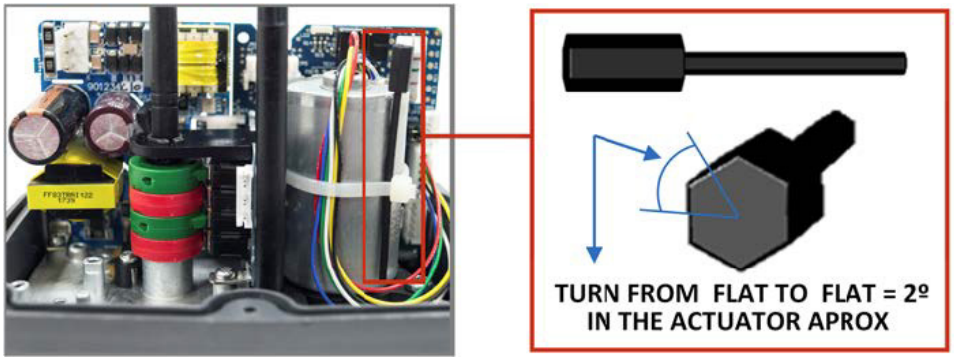
AJUSTE DE LEVAS



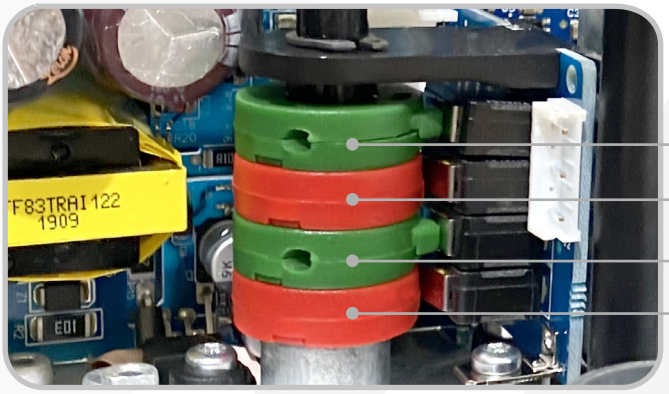
¡PELIGRO! TENSION ELECTRICA EN EL INTERIOR DEL ACTUADOR. MANIPULAR SOLO POR PERSONAL AUTORIZADO.

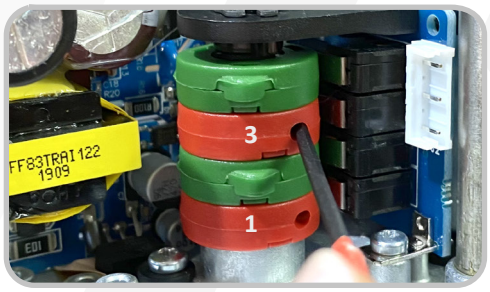
En condiciones normales el actuador debe trabajar con la tapa cerrada.
Si el trabajo a efectuar en el actuador requiere la tapa abierta, el voltaje, tanto de alimentación como de control debe desconectarse primero. Los ajustes a realizar con el actuador conectado a la corriente deberán llevarse a cabo con herramientas correctamente aisladas.

¿Cómo mover las levas?
Utilizar la llave de plástico que se suministra junto al actuador.
Para mover las levas solo tenemos que introducir la llave de plástico en el agujero de la leva y girarla en el sentido deseado (ver las dos opciones indicadas en las fotografías adjuntas).

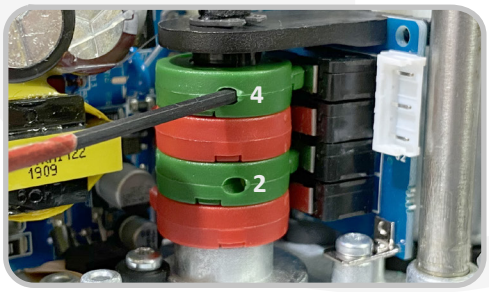


POSICION DE LAS LEVAS





Levas 1 y 3

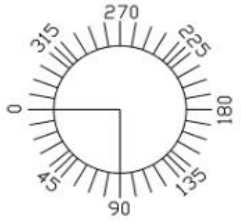


Levas 2 y 4

1) Leva **1** is to adjust the close position.
2) Leva **2** is to adjust the open position.
3) Leva **3** is to adjust the close position confirmation.
4) Leva **4** is to adjust the open position confirmation.

Para asegurar que las confirmaciones de posición funcionan, ajustar las levas de confirmación (3 Y 4) 3º antes (+/- 1º) del paro de motor.

Los actuadores estándar están ajustados a 0º(cerrado) y a 90º(abierto).



1) Ajustar la posición de cerrado a menos de 0º.

En este caso tendremos que girar la llave en sentido horario - levas 1 y 3.

La leva 3 (confirmación) tiene que pisar un poco antes que la leva 1.

Levas 1 / 3

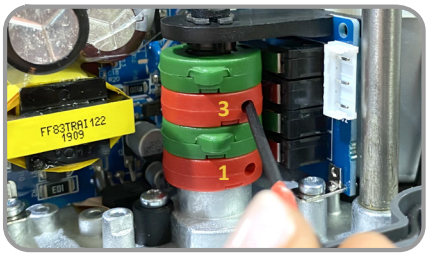


2) Ajustar la posición de cerrado a más de 0º.

En este caso tendremos que girar la llave en sentido anti horario - levas 1 y 3.

La leva 3 (confirmación) tiene que pisar un poco antes que la leva 1.

Levas 1 / 3

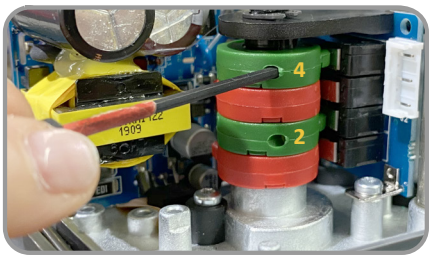


3) Ajustar la posición de abierto a más de 90º.

En este caso tendremos que girar la llave en sentido anti horario - levas 2 y 4.

La leva 4 (confirmación) tiene que pisar un poco antes que la leva 2.

Levas 2 / 4



4) Ajustar la posición de abierto a menos de 90º.

En este caso tendremos que girar la llave en sentido horario, - levas 2 y 4.

La leva 4 (confirmación) tiene que pisar un poco antes que la leva 2.

Levas 2 / 4

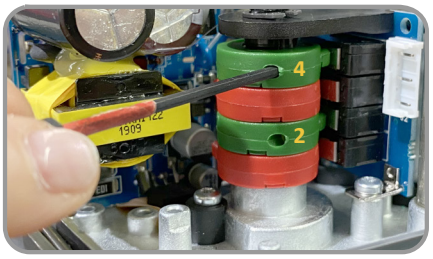


TABLA DE CONSUMOS

J4C 20 Consumos		Sin Carga		Par Max. Operacional 20Nm		Par Max. Arranque 25Nm	
Voltaje	Modelo	A	W	A	W	A	W
12 VDC	B20	0,75	9,06	1,80	21,60	1,95	23,36
24 VDC	S20	0,45	10,77	0,90	21,49	0,97	23,39
48 VDC	S20	0,21	9,93	0,42	20,38	0,46	22,07
110 VDC	S20	0,07	8,00	0,13	14,30	0,14	15,70
12 VAC	B20	1,04	12,51	1,85	22,18	2,28	27,32
24 VAC	S20	0,59	14,20	1,12	26,77	1,28	30,62
48 VAC	S20	0,34	16,37	0,69	33,16	0,75	36,22
110 VAC	S20	0,14	15,73	0,27	29,52	0,30	32,67
240 VAC	S20	0,10	23,76	0,15	36,43	0,16	39,07

J4C 35 Consumo		Sin Carga		Par Max. Operacional 35Nm		Par Max. Arranque 38Nm	
Voltaje	Modelo	A	W	A	W	A	W
12 VDC	B35	0,75	9,06	2,38	28,62	2,62	31,50
24 VDC	S35	0,45	10,77	1,28	30,78	1,37	32,79
48 VDC	S35	0,21	9,93	0,56	26,72	0,59	28,20
110 VDC	S35	0,07	7,70	0,17	18,90	0,18	20,10
12 VAC	B35	1,04	12,51	2,75	33,00	3,19	38,28
24 VAC	S35	0,59	14,20	1,58	37,80	1,67	40,13
48 VAC	S35	0,34	16,37	0,92	44,04	0,99	47,31
110 VAC	S35	0,14	15,73	0,36	39,45	0,38	41,87
240 VAC	S35	0,10	23,76	0,19	45,41	0,20	47,52

J4C 55 Consumo		Sin Carga		Par Max. Operacional 55Nm		Par Max. Arranque 60Nm	
Voltaje	Modelo	A	W	A	W	A	W
12 VDC	B55	0,70	8,45	3,04	36,43	3,42	41,05
24 VDC	S55	0,42	10,19	1,55	37,17	1,63	39,02
48 VDC	S55	0,20	9,72	0,61	29,25	0,67	32,31
110 VDC	S55	0,07	7,50	0,19	20,80	0,21	23,20
12 VAC	B55	0,94	11,30	3,43	41,18	3,78	45,41
24 VAC	S55	0,58	13,89	1,87	44,88	1,98	47,52
48 VAC	S55	0,33	15,73	1,10	52,80	1,21	58,29
110 VAC	S55	0,14	15,73	0,40	43,80	0,43	46,95
240 VAC	S55	0,09	22,70	0,20	47,52	0,21	50,16

TABLA DE CONSUMOS

J4C 85 Consumo		Sin Carga		Par Max. Operacional -85Nm		Par Max. Arranque -90Nm	
Voltaje	Modelo	A	W	A	W	A	W
12 VDC	B85	0,62	7,42	2,11	25,34	2,28	27,32
24 VDC	S85	0,36	8,55	1,08	25,87	1,22	29,30
48 VDC	S85	0,17	8,24	0,48	22,92	0,53	25,56
110 VDC	S85	0,05	5,80	0,14	15,20	0,16	17,90
12 VAC	B85	0,81	9,69	2,38	28,51	2,65	31,81
24 VAC	S85	0,50	11,88	1,36	32,74	1,50	36,01
48 VAC	S85	0,25	11,83	0,77	37,07	0,86	41,18
110 VAC	S85	0,12	12,83	0,31	33,64	0,33	36,54
240 VAC	S85	0,08	20,06	0,17	40,13	0,18	42,77

J4C 140 Consumo		Sin Carga		Par Max.Operacional 140Nm		Par Max. Arranque 170Nm	
Voltage	Model	A	W	A	W	A	W
12 VDC	B140	1,93	23,10	4,73	56,76	5,39	64,68
24 VDC	S140	0,66	15,84	2,15	51,48	2,53	60,72
48 VDC	S140	0,30	14,25	0,88	42,24	1,10	52,80
110 VDC	S140	0,10	10,89	0,28	30,25	0,39	42,35
12 VAC	B140	2,75	33,00	6,60	79,20	8,47	101,64
24 VAC	S140	0,83	19,80	2,59	62,04	3,30	79,20
48 VAC	S140	0,48	23,23	1,43	68,64	1,79	86,06
110 VAC	S140	0,23	25,41	0,63	68,97	0,72	78,65
240 VAC	S140	0,18	42,24	0,39	90,40	0,44	105,60

J4C 300 Consumo		Sin Carga		Par Max.Operacional 300Nm		Par Max. Arranque 350Nm	
Voltage	Model	A	W	A	W	A	W
12 VDC	B300	1,32	15,84	5,17	62,04	5,45	65,34
24 VDC	S300	0,50	11,88	2,31	55,44	2,70	64,68
48 VDC	S300	0,22	10,56	1,10	52,80	1,19	57,02
110 VDC	S300	0,09	9,68	0,33	36,30	0,39	42,35
12 VAC	B300	1,98	23,76	7,26	87,12	8,64	103,62
24 VAC	S300	0,66	15,84	2,75	66,00	3,30	79,20
48 VAC	S300	0,36	17,42	1,65	79,20	1,87	89,76
110 VAC	S300	0,19	20,57	0,66	72,60	0,77	84,70
240 VAC	S300	0,15	36,96	0,42	100,32	0,47	113,52

TABLA DE CONSUMOS - DPS ACTUADOR

J4C 20 Consumption		Unloaded		Max. Operational Torque 20Nm		Max. Torque Break 25Nm	
Voltage	Model	DPS		DPS		DPS	
		A	W	A	W	A	W
12 VDC	B20	0,84	10,08	2,02	24,19	2,18	26,21
24 VDC	S20	0,50	12,10	1,01	24,19	1,09	26,07
48 VDC	S20	0,24	11,29	0,47	22,58	0,52	24,73
110 VDC	S20	0,08	8,62	0,15	16,02	0,16	17,25
12 VAC	B20	1,16	13,98	2,07	24,86	2,55	30,64
24 VAC	S20	0,66	15,86	1,25	30,11	1,43	34,41
48 VAC	S20	0,38	18,28	0,77	37,09	0,84	40,32
110 VAC	S20	0,16	17,25	0,30	33,26	0,34	36,96
240 VAC	S20	0,11	26,88	0,17	40,32	0,18	43,01

J4C 35 Consumption		Unloaded		Max. Operational Torque 35Nm		Max. Torque Break 38Nm	
Voltage	Model	DPS		DPS		DPS	
		A	W	A	W	A	W
12 VDC	B35	0,84	10,08	2,67	31,99	2,93	35,21
24 VDC	S35	0,50	12,10	1,43	34,41	1,53	36,83
48 VDC	S35	0,24	11,29	0,63	30,11	0,66	31,72
110 VDC	S35	0,08	8,62	0,19	20,94	0,20	22,18
12 VAC	B35	1,16	13,98	3,08	36,96	3,57	42,87
24 VAC	S35	0,66	15,86	1,77	42,47	1,87	44,89
48 VAC	S35	0,38	18,28	1,03	49,46	1,11	53,22
110 VAC	S35	0,16	17,25	0,40	44,35	0,43	46,82
240 VAC	S35	0,11	26,88	0,21	51,07	0,22	53,76

J4C 55 Consumption		Unloaded		Max. Operational Torque 55Nm		Max. Torque Break 60Nm	
Voltage	Model	DPS		DPS		DPS	
		A	W	A	W	A	W
12 VDC	B55	0,78	9,41	3,40	40,86	3,83	45,96
24 VDC	S55	0,47	11,29	1,74	41,66	1,83	43,81
48 VDC	S55	0,22	10,75	0,68	32,79	0,75	36,02
110 VDC	S55	0,08	8,62	0,21	23,41	0,24	25,87
12 VAC	B55	1,05	12,63	3,84	46,10	4,23	50,80
24 VAC	S55	0,65	15,59	2,09	50,27	2,22	53,22
48 VAC	S55	0,37	17,74	1,23	59,14	1,36	65,05
110 VAC	S55	0,16	17,25	0,45	49,28	0,48	52,98
240 VAC	S55	0,10	24,19	0,22	53,76	0,24	56,45

TABLA DE CONSUMOS - DPS ACTUADOR

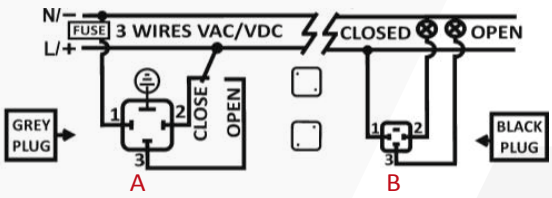
J4C 85 Consumption		Unloaded		Max. Operational Torque 85Nm		Max. Torque Break 90Nm	
Voltage	Model	DPS		DPS		DPS	
		A	W	A	W	A	W
12 VDC	B85	0,69	8,33	2,36	28,36	2,55	30,64
24 VDC	S85	0,40	9,68	1,21	29,03	1,37	32,79
48 VDC	S85	0,19	9,14	0,54	25,80	0,59	28,49
110 VDC	S85	0,06	6,16	0,16	17,25	0,18	19,71
12 VAC	B85	0,91	10,89	2,67	31,99	2,97	35,62
24 VAC	S85	0,56	13,44	1,52	36,56	1,68	40,32
48 VAC	S85	0,28	13,44	0,86	41,40	0,96	46,23
110 VAC	S85	0,13	14,78	0,35	38,19	0,37	40,66
240 VAC	S85	0,09	21,50	0,19	45,70	0,20	48,38

J4C 140 Consumption		Unloaded		Max. Operational Torque 140Nm		Max. Torque Break 170Nm	
Voltage	Model	DPS		DPS		DPS	
		A	W	A	W	A	W
12 VDC	B140	2,16	25,94	5,30	63,57	6,04	72,44
24 VDC	S140	0,74	17,74	2,41	57,79	2,83	68,01
48 VDC	S140	0,34	16,13	0,99	47,31	1,23	59,14
110 VDC	S140	0,11	12,32	0,31	34,50	0,44	48,05
12 VAC	B140	3,08	36,96	7,39	88,70	9,49	113,84
24 VAC	S140	0,93	22,31	2,90	69,62	3,70	88,70
48 VAC	S140	0,54	25,80	1,60	76,88	2,00	96,23
110 VAC	S140	0,26	28,34	0,71	77,62	0,81	88,70
240 VAC	S140	0,20	48,38	0,44	104,83	0,49	118,27

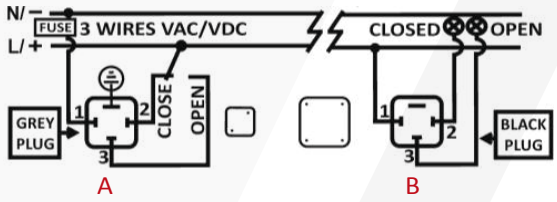
J4C 300 Consumption		Unloaded		Max. Operational Torque 300Nm		Max. Torque Break 350Nm	
Voltage	Model	DPS		DPS		DPS	
		A	W	A	W	A	W
12 VDC	B300	1,48	17,74	5,79	69,48	6,10	73,25
24 VDC	S300	0,56	13,44	2,59	62,09	3,02	72,58
48 VDC	S300	0,25	11,83	1,23	59,14	1,33	63,97
110 VDC	S300	0,10	11,09	0,37	40,66	0,44	48,05
12 VAC	B300	2,22	26,61	8,13	97,57	9,68	116,1
24 VAC	S300	0,74	17,74	3,08	73,92	3,70	88,70
48 VAC	S300	0,40	19,35	1,85	88,70	2,09	100,53
110 VAC	S300	0,21	23,41	0,74	81,31	0,86	94,86
240 VAC	S300	0,17	40,32	0,47	112,90	0,53	126,34

DIAGRAMAS DE CONEXIONADO EXTERIOR (ESTÁNDARD)

J4C 20/85



J4C 140/300



ON - OFF 3 CABLES

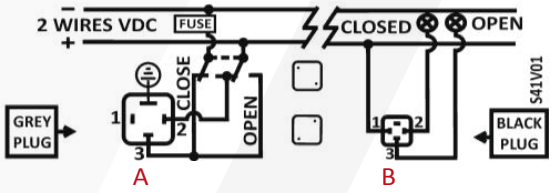
A = Alimentación eléctrica

A: VAC 3 CABLES (Conector gris)
PIN 1 = Neutro + PIN 2 = Fase = Cierra
PIN 1 = Neutro + PIN 3 = Fase = Abre

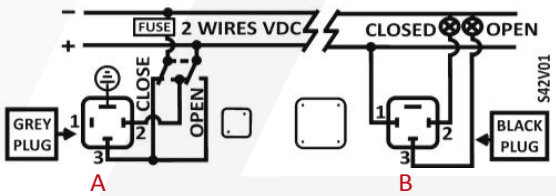
A: VDC 3 CABLES (Conector gris)
PIN 1 = (-) Negativo + PIN 2 = (+) Positivo = Cierra
PIN 1 = (-) Negativo + PIN 3 = (+) Positivo = Abre

B = Contactos auxiliares
PIN 1 / PIN 2 = Cierra
PIN 1 / PIN 3 = Abre

J4C 20/85



J4C 140/300



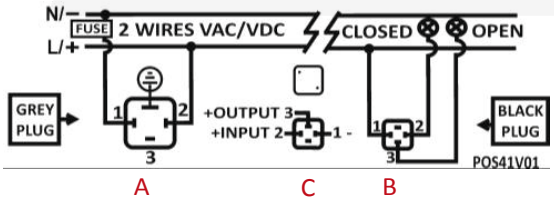
ON - OFF 2 CABLES

A = Alimentación eléctrica

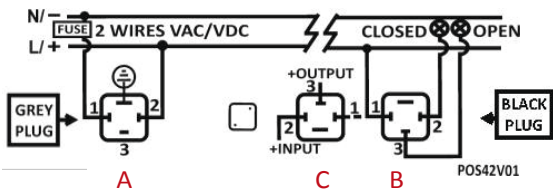
A: VDC 2 CABLES (Conector gris)
PIN 2 = (+) Positivo + PIN 3 = (-) Negativo = Cierra
PIN 2 = (-) Negativo + PIN 3 = (+) Positivo = Abre

B = Contactos auxiliares
PIN 1 / PIN 2 = Cierra
PIN 1 / PIN 3 = Abre

J4C 20/85



J4C 140/300



POSICIONADOR

A = Alimentación eléctrica

A: VAC 2 CABLES (Conector gris)
PIN 1 = Neutro + PIN 2 = Fase = Alimentación eléctrica

A: VDC 2 CABLES (Conector gris)
PIN1=(-) Negativo + PIN 2=(+) Positivo = Alimentación eléctrica

B = Contactos auxiliares
PIN 1 / PIN 2 = Cerrado
PIN 1 / PIN 3 = Abierto

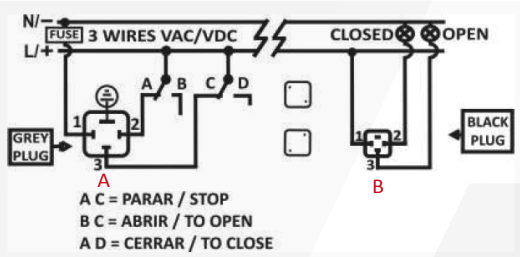
C = Señal de instrumentación

C: Señal de entrada: 4/20mA or 0/10V
PIN 1 = (-) Negativo + PIN 2 = (+) Positivo = Señal de entrada
PIN 1 = (-) Negativo + PIN 3 = (+) Positivo = Señal de salida

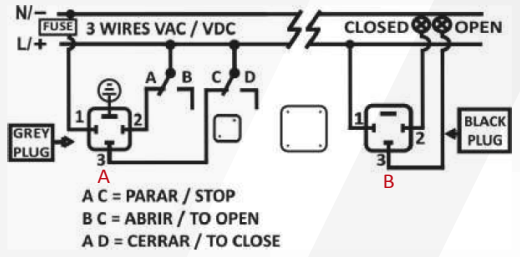


DIAGRAMA DE CONEXIONADO EXTERIOR (OPCIONALES)

J4C 20/85



J4C 140/300



MODUS ESTÁNDARD · ON - OFF 3 CABLES

A = Alimentación eléctrica

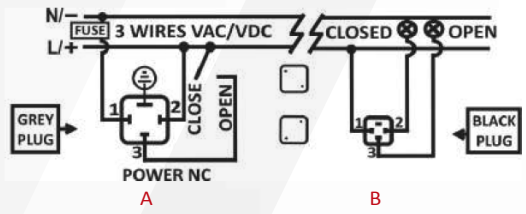
A: VAC 3 CABLES (Conector gris)
PIN1=Neutro+ PIN2 = Fase=Cierra
PIN1=Neutro+ PIN3 = Fase=Abre
PIN1=Neutro+ PIN2+3 = Fase=Para

A: VDC 3 CABLES (Conector gris)
PIN 1 = (-) Negativo + PIN 2 = (+) Positivo = Para
PIN 1 = (-) Negativo + PIN 3 = (+) Positivo = Abre
PIN 1 = (-) Negativo + PIN 2+3 = (+) Positivo = Cierra

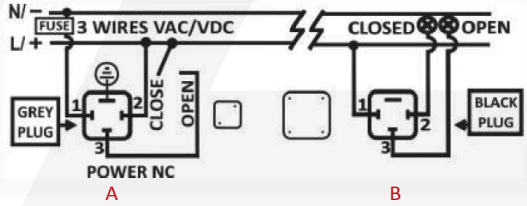
B = Contactos auxiliares
PIN1/ PIN2=Cierra
PIN1/ PIN3=Abre

Otras opciones de conexiones electricas:
Estas opciones pueden salir configuradas de fábrica o el cliente puede configurarlas con el Kit Interface J4C.

J4C 20/85



J4C 140/300



2 MODE ON - OFF

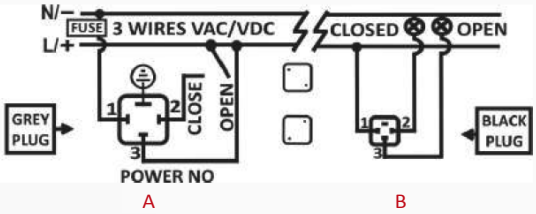
A = Alimentación eléctrica

A: VAC 3 CABLES (Conector gris)
PIN1=Neutro+ PIN2 = Fase=Cierra
PIN1=Neutro+ PIN2+3 = Fase=Abre

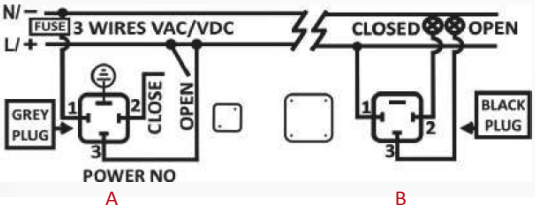
A: VDC 3 CABLES (Conector gris)
PIN 1 = (-) Negativo + PIN 2 = (+) Positivo = Cierra
PIN 1 = (-) Negativo + PIN 2+3 = (+) Positivo = Abre

B = Contactos auxiliares
PIN1/ PIN2=Cierra
PIN1/ PIN3=Abre

J4C 20/85



J4C 140/300



ON-OFF MODUS 3

A = Alimentación eléctrica

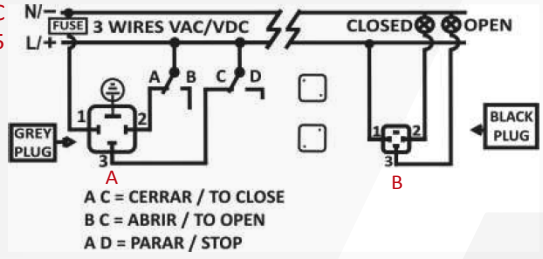
A: VAC 3 CABLES (Conector gris)
PIN1=Neutro+ PIN2+3 = Fase=Cierra
PIN1=Neutro+ PIN3 = Fase=Abre

A: VDC 3 CABLES (Conector gris)
PIN 1 = (-) Negativo + PIN 2+3 = (+) Positivo = Cierra
PIN 1 = (-) Negativo + PIN 3 = (+) Positivo = Abre

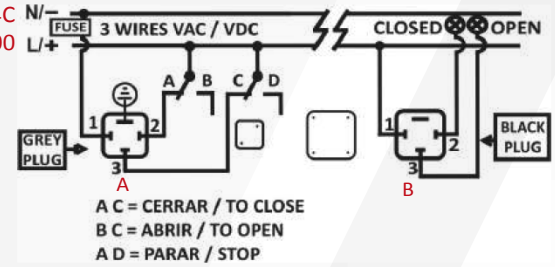
B = Contactos auxiliares
PIN1/ PIN2=Cierra
PIN1/ PIN3=Abre

DIAGRAMA DE CONEXIONADO EXTERIOR (OPCIONALES)

J4C 20/85



J4C 140/300



4 ON - OFF MODUS 4

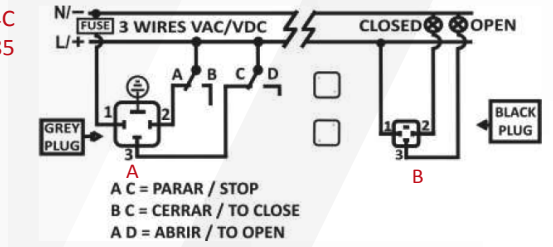
A = Alimentación eléctrica

A: VAC 3 CABLES (Conector gris)
PIN1=Neutro+ PIN2 = Fase=Para
PIN1=Neutro+ PIN3 = Fase=Abre
PIN1=Neutro+ PIN2+3 = Fase=Cierra

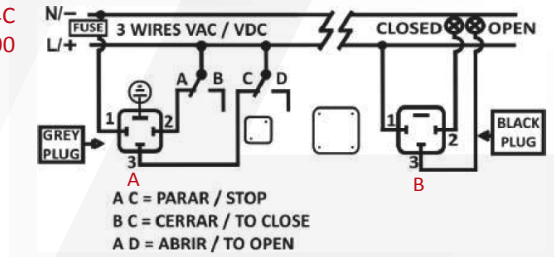
A: VDC 3 CABLES (Conector gris)
PIN 1 = (-) Negativo + PIN 2 = (+) Positivo = Para
PIN 1 = (-) Negativo + PIN 3 = (+) Positivo = Abre
PIN 1 = (-) Negativo + PIN 2+3 = (+) Positivo = Cierra

B = Contactos auxiliares
PIN1/ PIN2=Cierra
PIN1/ PIN3=Abre

J4C 20/85



J4C 140/300



ON-OFF MODUS 6

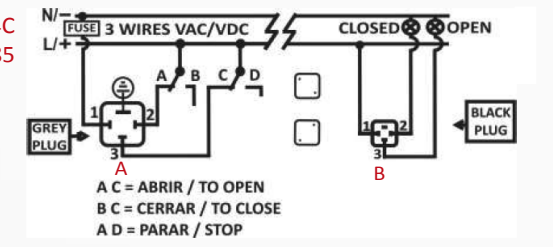
A = Alimentación eléctrica

A: VAC 3 CABLES (Conector gris)
PIN1=Neutro+ PIN2 = Fase=Abre
PIN1=Neutro+ PIN3 = Fase=Cierra
PIN1=Neutro+ PIN2+3 = Fase=Para

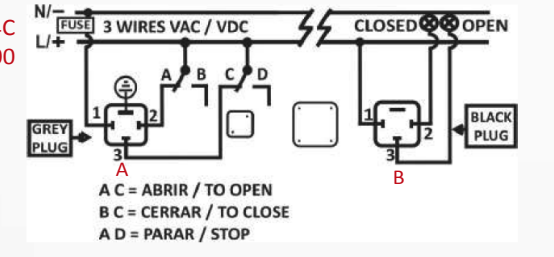
A: VDC 3 CABLES (Conector gris)
PIN 1 = (-) Negativo + PIN 2 = (+) Positivo = Abre
PIN 1 = (-) Negativo + PIN 3 = (+) Positivo = Cierra
PIN 1 = (-) Negativo + PIN 2+3 = (+) Positivo = Para

B = Contactos auxiliares
PIN1/ PIN2=Cierra
PIN1/ PIN3=Abre

J4C 20/85



J4C 140/300



ON-OFF MODUS 8

A = Alimentación eléctrica

A: VAC 3 CABLES (Conector gris)
PIN1=Neutro+ PIN2= Fase=Para
PIN1=Neutro+ PIN2+3 = Fase=Abre
PIN1=Neutro+ PIN3= Fase=Cierra

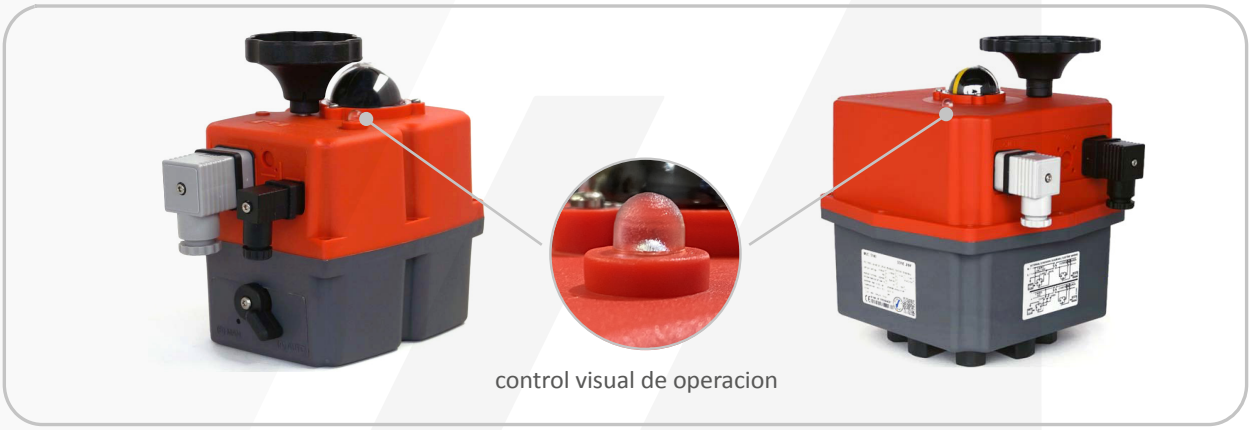
A: VDC 3 CABLES (Conector gris)
PIN 1 = (-) Negativo + PIN 2 = (+) Positivo = Para
PIN 1 = (-) Negativo + PIN 2+3 = (+) Positivo = Abre
PIN 1 = (-) Negativo + PIN 3 = (+) Positivo = Cierra

B = Contactos auxiliares
PIN1/ PIN2=Cierra
PIN1/ PIN3=Abre

ESTATUS ACTUADOR EN FUNCIONAMIENTO

MODELOS: 20, 35, 55, 85, 140 & 300

La luz del LED actúa como un sistema de comunicación entre el actuador y el usuario. **Según el color y el tipo de lumínica nos informa del estado en el que se encuentra el actuador.**



control visual de operacion

ACTUADOR ON-OFF	ESTATUS ACTUADOR EN FUNCIONAMIENTO
Actuador sin alimentación	
En posición de Abierto	
En posición de Cerrado	
Abriendo	
Cerrando	
Limitador de par activado, en carrera de cerrado a abierto	
Limitador de par activado, en carrera de abierto a cerrado	
Actuador en modo MANUAL (Tiempo excedido)	
El actuador se ha parado (*)	
En posición intermedia (sólo actuador 3 posiciones)	

(*) Actuador alimentado a Abrir y Cerrar a la vez.

ACTUADOR CON BSR J4C	ESTATUS ACTUADOR EN FUNCIONAMIENTO
Actuador sin alimentación	
En posición de Abierto	
En posición de Cerrado	
Abriendo	
Cerrando	
Limitador de par activado, en carrera de cerrado a abierto	
Limitador de par activado, en carrera de abierto a cerrado	
Actuador en modo MANUAL (Tiempo excedido)	
El actuador se ha parado (*)	
En posición intermedia (sólo actuador 3 posiciones)	
Actuador sin alimentación, Sistema BSR NO activado. Max.3 min., (led off)	
Actuador sin alimentación, Sistema BSR NC activado. Max.3 min., (led off))	
Protección Batería. Peligro, la batería necesita recargarse. BSR bloqueado.	

(*) Actuador alimentado a Abrir y Cerrar a la vez.

ACTUADOR CON DPS J4C	ESTATUS ACTUADOR EN FUNCIONAMIENTO
Sin alimentación	
Motor parado	
Abriendo	
Cerrando	
Configuración auto ajuste	
Limitador de par activado, en carrera de cerrado a abierto	
Limitador de par activado, en carrera de abierto a cerrado	
Señal Instrum sobrepasada. Actuador bloqueado. Necesita RESET.	
Actuador en modo MANUAL (tiempo excedido)	
No detectada señal de instrum. Sólo 4-20mA y 1-10V.	

03 Datos técnicos - J4C 20



CARACTERÍSTICAS GENERALES

MATERIALES:

Cuerpo: Poliamida Anticorrosiva, color Gris / **Opcional:** Polipropileno V0, color Negro
Tapa: Poliamida Anticorrosiva, color Rojo / **Opcional:** Polipropileno V0, color Natural.
Salida: Zamak, tratamiento Cincado / **Opcional:** Zamak, tratamiento Teflonado.
Brida: Zamak y tratamiento Cincado. / **Opcional:** Zamak y tratamiento Teflonado.
Ejes principales externos: Poliamida anticorrosiva
Tornillería exterior: Acero inoxidable
Engranajes: Acero y poliamida
Indicador visual de posición: Poliamida
Visor cúpula: Policarbonato
Levas internas ajustables: Poliamida

Limitador electrónico de par
Motor: Monofásico 24VDC
Aislamiento: Clase B
(IEC 60034) Servicio: S4

Modelo	S20	B20
Voltaje VDC/VAC 50/60Hz-0/+5%	24-240 VDC/VAC	12 VDC/VAC ONLY

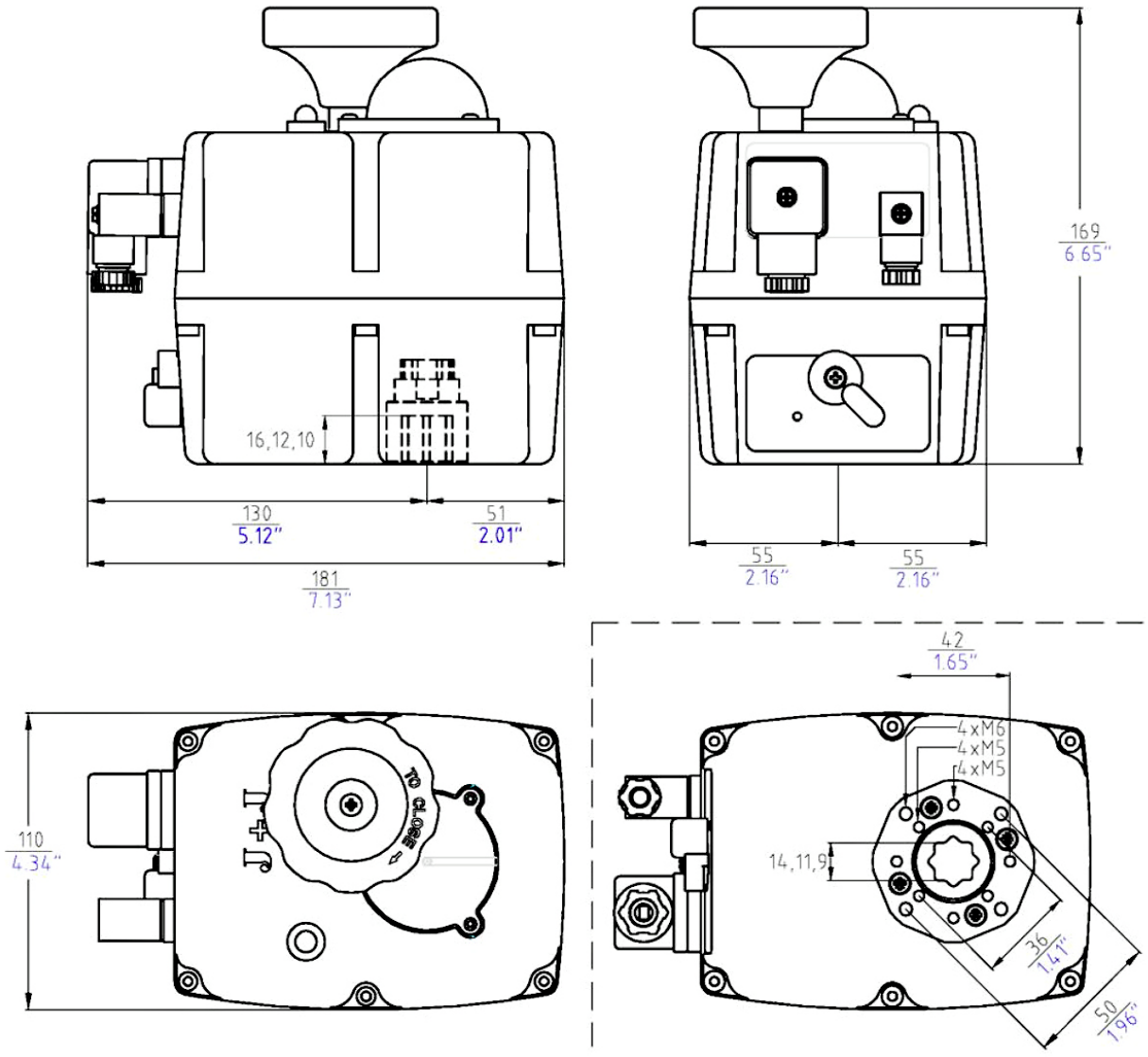
Modelo	S20/B20
Tiempo maniobra sin carga	9 Sec./90^0
Par máximo arranque	25 Nm / 221 lb/in
Par máximo operacional	20 Nm / 177 lb/in
Tiempo bajo tensión	75 %
Ángulo de maniobra	0^0 to 270^0
Interruptores final de carrera	4 STDP micro (2 paros motor y 2 confirmación)
Resistencia calefactora	3,5 W
Conector grande	EN175301-803 FORMA A
Conector pequeño	DIN43650/C
Grado protección IEC 60529	IP67
Temperatura	-20^{0}C +70^{0}C /-4^{0}F +158^{0}F
Brida ISO 5211	Esándar: F03/F04/F05 Opclonal: F07 *17mm
Salida doble cuadrado DIN3337	Estándar: *14 Opcional: *9, *11mm
Peso	1,8 Kg

OPCIONES

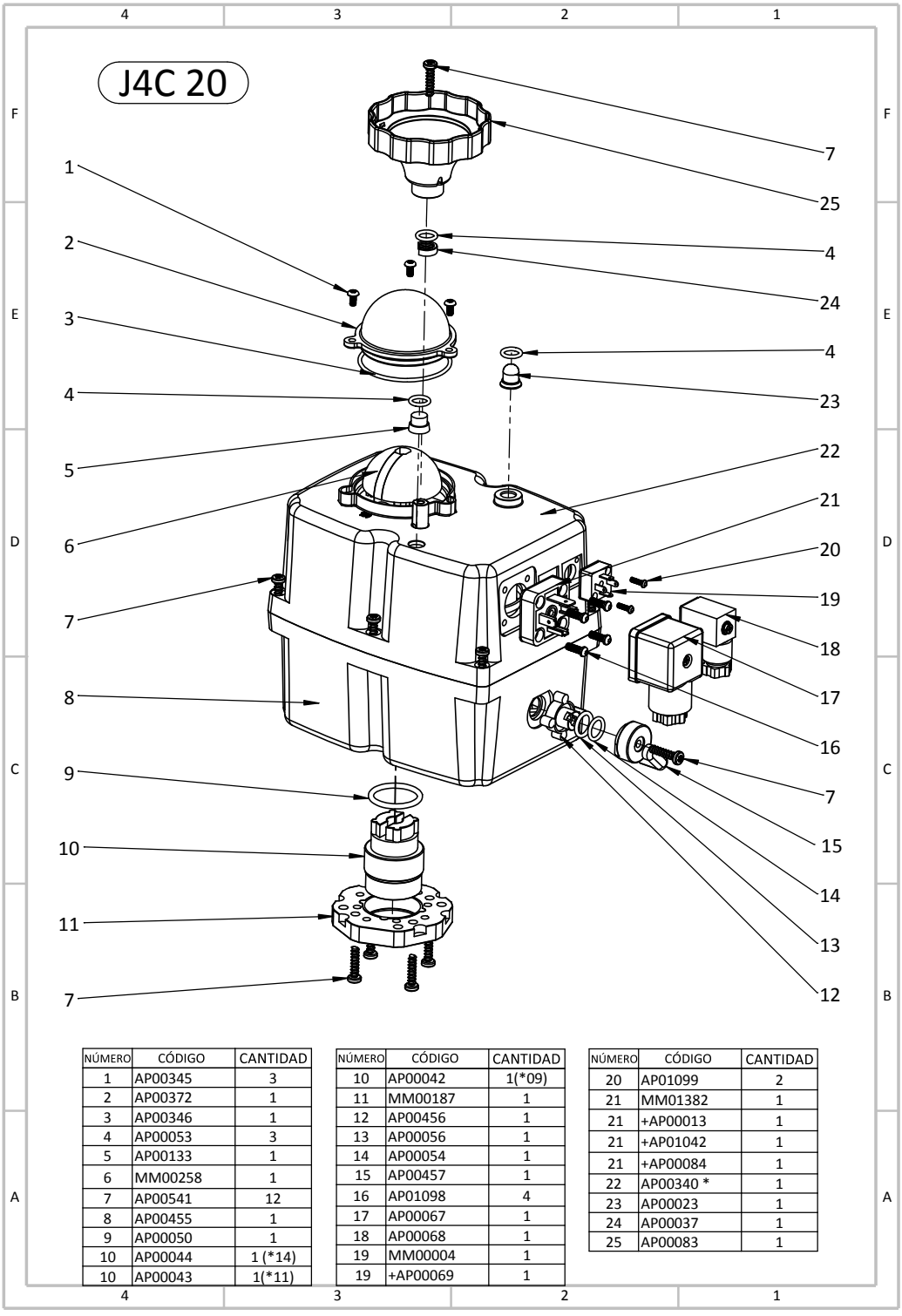
J4C 20/85 DPS Kit posicionador digital	4-20mA, 0-20mA, 0-10V or 1-10V
J4C 20/85 BSR kit de retorno emergencia por batería	NC- NO
Potenciometro	1K, 5K or 10K
Actuador con 3 posiciones	0o-45^0-90^0 or 0^0-90^0-180^0

Nota: Los datos técnicos, no varían para los diferentes envolventes

MEDIDAS J4C 20



Despiece

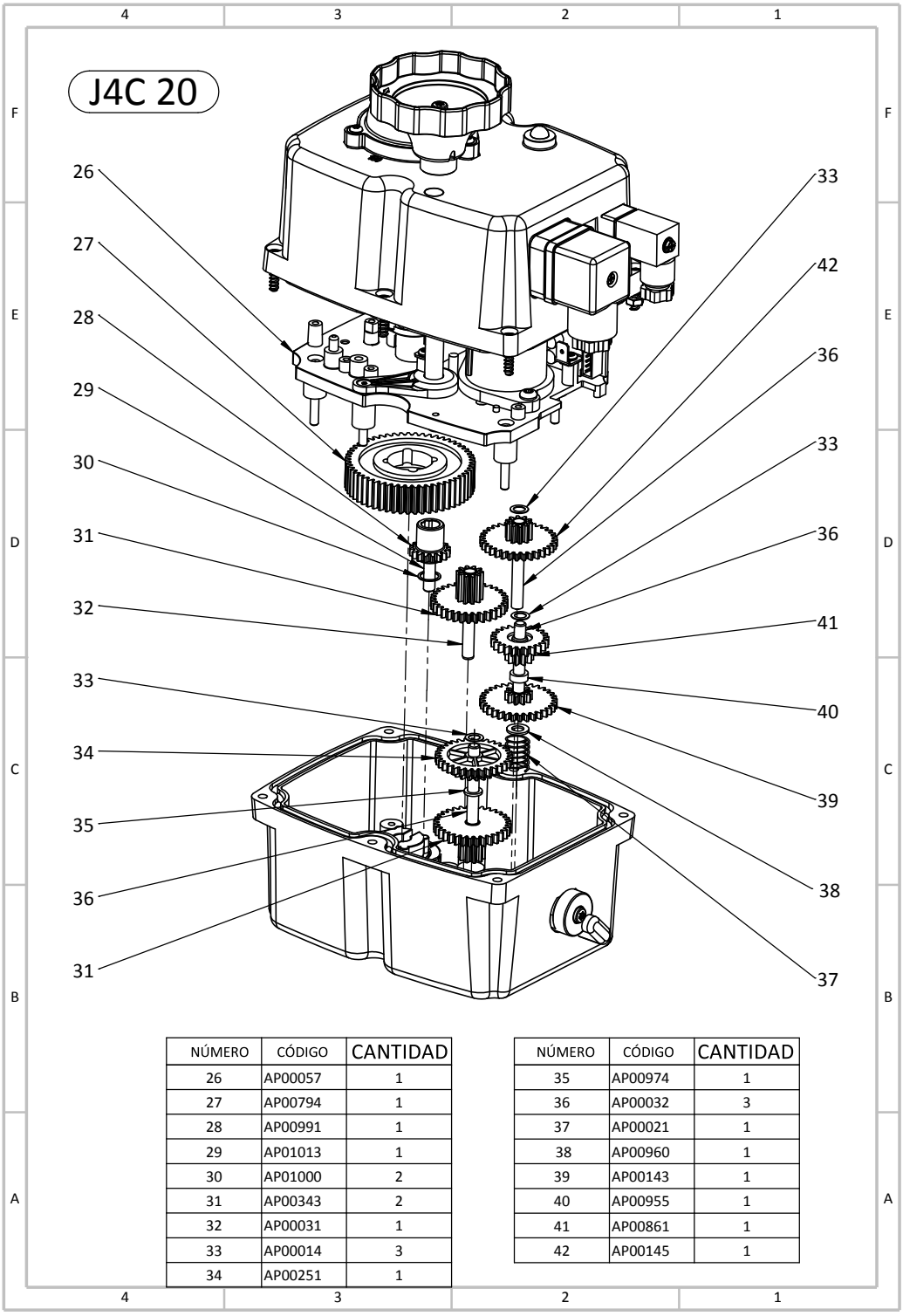


NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
1	AP00345	3
2	AP00372	1
3	AP00346	1
4	AP00053	3
5	AP00133	1
6	MM00258	1
7	AP00541	12
8	AP00455	1
9	AP00050	1
10	AP00044	1 (*14)
10	AP00043	1(*11)

NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
10	AP00042	1(*09)
11	MM00187	1
12	AP00456	1
13	AP00056	1
14	AP00054	1
15	AP00457	1
16	AP01098	4
17	AP00067	1
18	AP00068	1
19	MM00004	1
19	+AP00069	1

NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
20	AP01099	2
21	MM01382	1
21	+AP00013	1
21	+AP01042	1
21	+AP00084	1
22	AP00340 *	1
23	AP00023	1
24	AP00037	1
25	AP00083	1

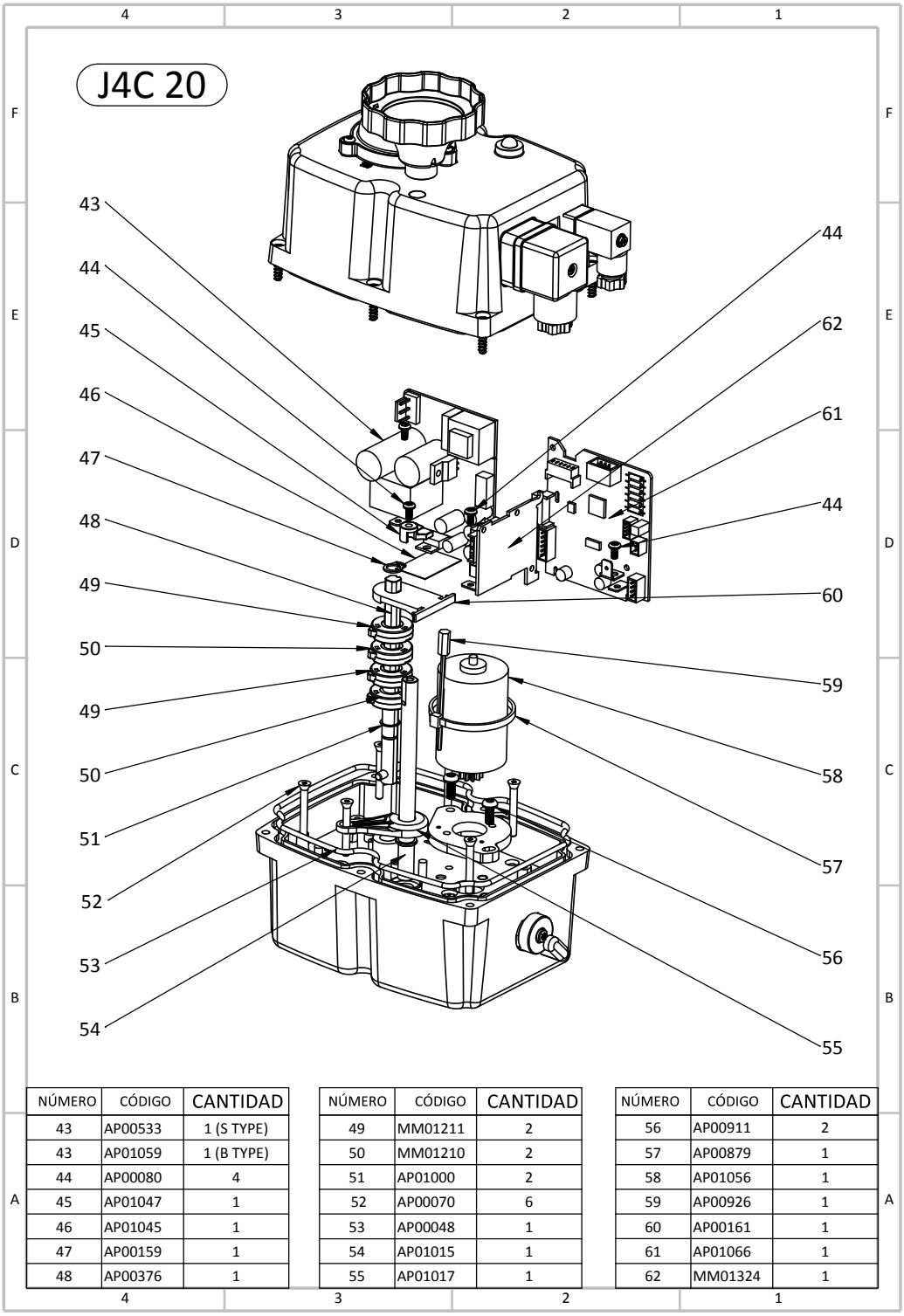
Despiece



NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
26	AP00057	1
27	AP00794	1
28	AP00991	1
29	AP01013	1
30	AP01000	2
31	AP00343	2
32	AP00031	1
33	AP00014	3
34	AP00251	1

NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
35	AP00974	1
36	AP00032	3
37	AP00021	1
38	AP00960	1
39	AP00143	1
40	AP00955	1
41	AP00861	1
42	AP00145	1

Despiece



NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
43	AP00533	1 (S TYPE)
43	AP01059	1 (B TYPE)
44	AP00080	4
45	AP01047	1
46	AP01045	1
47	AP00159	1
48	AP00376	1

NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
49	MM01211	2
50	MM01210	2
51	AP01000	2
52	AP00070	6
53	AP00048	1
54	AP01015	1
55	AP01017	1

NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
56	AP00911	2
57	AP00879	1
58	AP01056	1
59	AP00926	1
60	AP00161	1
61	AP01066	1
62	MM01324	1

Datos técnicos - J4C 35



CARACTERÍSTICAS GENERALES

MATERIALES:

Cuerpo: Poliamida Anticorrosiva, color Gris / **Opcional:** Polipropileno V0, color Negro
Tapa: Poliamida Anticorrosiva, color Rojo / **Opcional:** Polipropileno V0, color Natural.
Salida: Zamak, tratamiento Cincado / **Opcional:** Zamak, tratamiento Teflonado.
Brida: Zamak y tratamiento Cincado. / **Opcional:** Zamak y tratamiento Teflonado.
Ejes principales externos: Acero inoxidable
Tornillería exterior: Acero inoxidable
Engranajes: Acero y poliamida
Indicador visual de posición: Poliamida
Visor cúpula: Policarbonato
Levas internas ajustables: Poliamida

Limitador electrónico de par
Motor: Monofásico 24VDC
Aislamiento: Clase B
(IEC 60034) Servicio: S4

Modelo	S35	B35
Voltaje VDC/VAC 50/60Hz-0/+5%	24-240 VDC/VAC	12 VDC/VAC ONLY

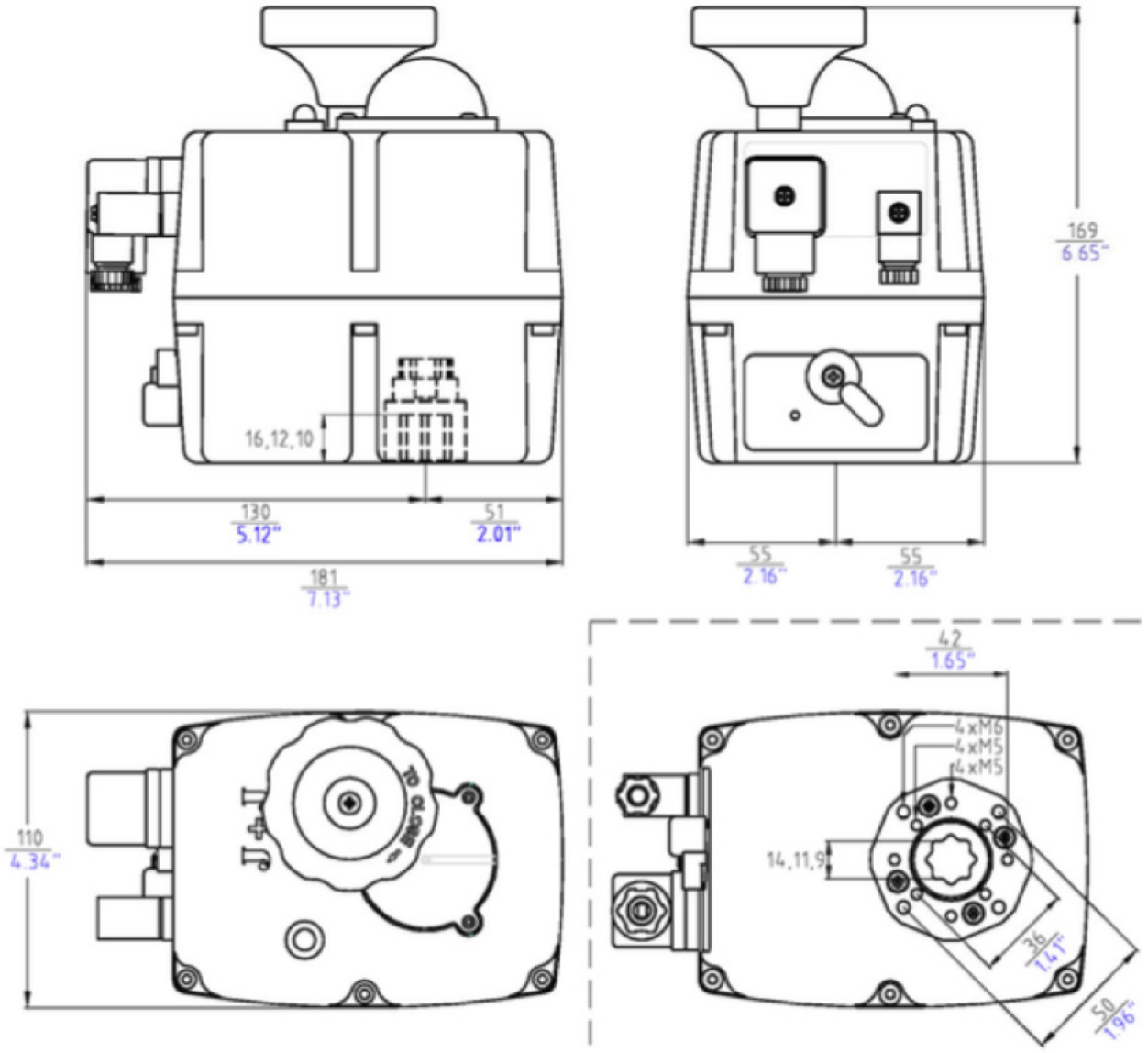
Modelo	S35/B35
Tiempo maniobra sin carga	9 Sec./90º
Par máximo arranque	38 Nm / 359,3 lb/in
Par máximo operacional	35 Nm / 309 lb/in
Tiempo bajo tensión	75 %
Ángulo de maniobra	0º to 270º
Interruptores final de carrera	4 STDP micro (2 paros motor y 2 confirmación)
Resistencia calefactora	3,5 W
Conector grande	EN175301-803 FORMA A
Conector pequeño	DIN43650/C
Grado protección IEC 60529	IP67
Temperatura	-20ºC +70ºC /-4ºF +158ºF
Brida ISO 5211	Estándar: F03/F04/F05 Opclonal: F07 *17mm
Salida doble cuadrado DIN3337	Estándar: *14 Opclonal: *9, *11mm
Peso	1,8 Kg

OPCIONES

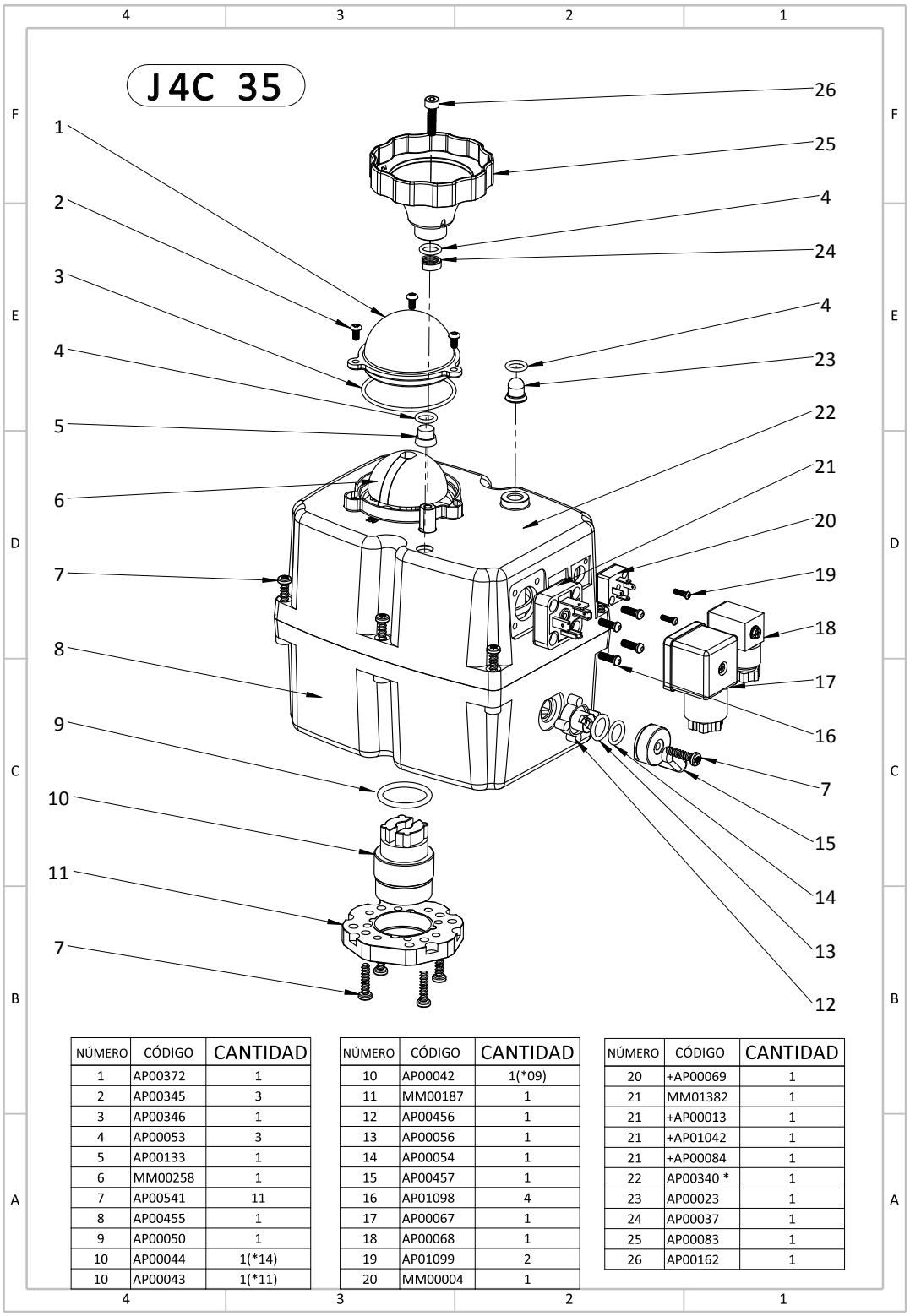
J4C 20/85 DPS Kit posicionador digital	4-20mA, 0-20mA, 0-10V or 1-10V
J4C 20/85 BSR kit de retorno emergencia por batería	NC- NO
Potenciometro	1K, 5K or 10K
Actuador con 3 posiciones	0º-45º-90º or 0º-90º-180º

Nota: Los datos técnicos, no varían para los diferentes envolventes

MEDIDAS J4C 35



Despiece

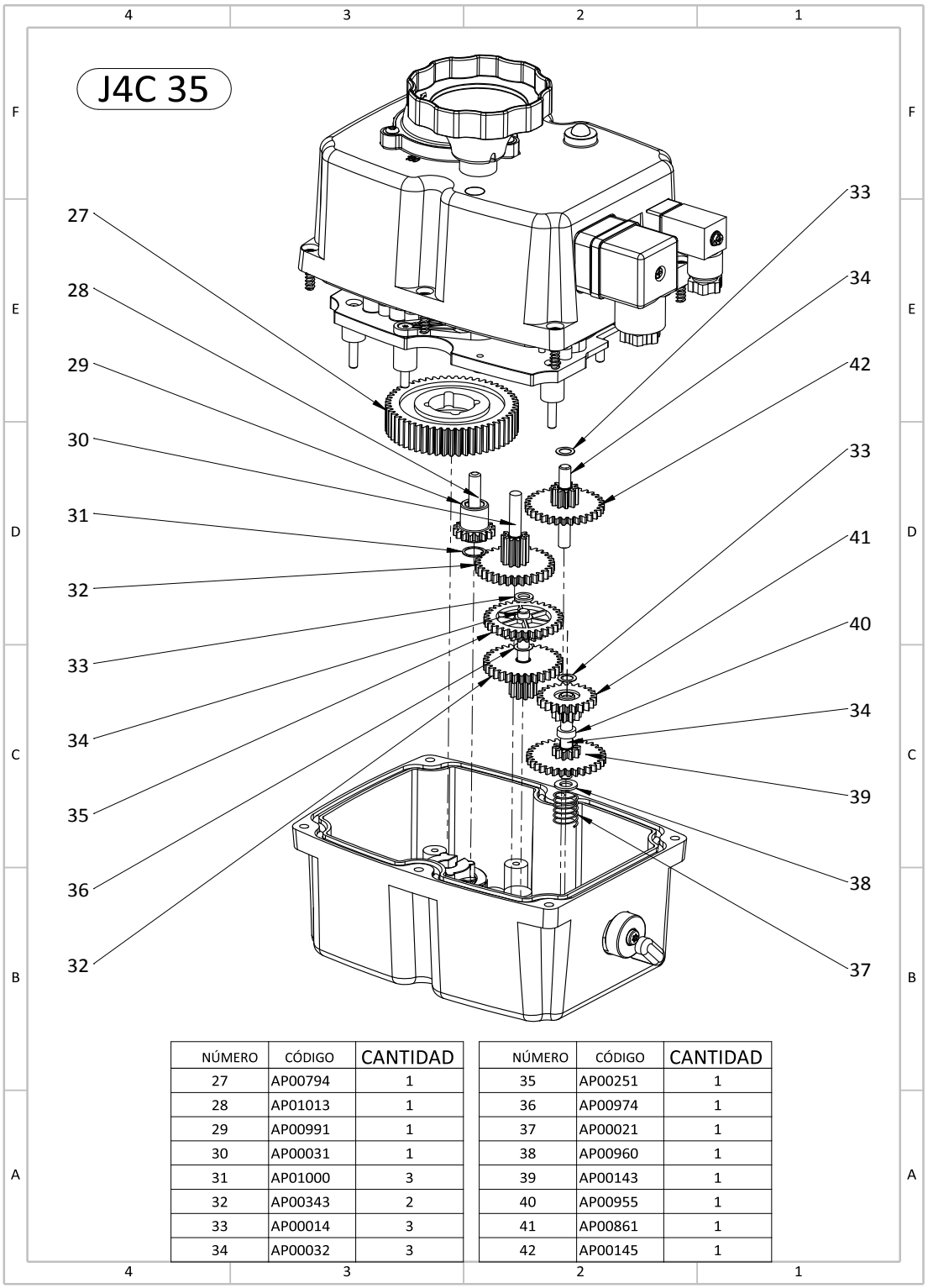


NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
1	AP00372	1
2	AP00345	3
3	AP00346	1
4	AP00053	3
5	AP00133	1
6	MM00258	1
7	AP00541	11
8	AP00455	1
9	AP00050	1
10	AP00044	1(*14)
10	AP00043	1(*11)

NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
10	AP00042	1(*09)
11	MM00187	1
12	AP00456	1
13	AP00056	1
14	AP00054	1
15	AP00457	1
16	AP01098	4
17	AP00067	1
18	AP00068	1
19	AP01099	2
20	MM00004	1

NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
20	+AP00069	1
21	MM01382	1
21	+AP00013	1
21	+AP01042	1
21	+AP00084	1
22	AP00340 *	1
23	AP00023	1
24	AP00037	1
25	AP00083	1
26	AP00162	1

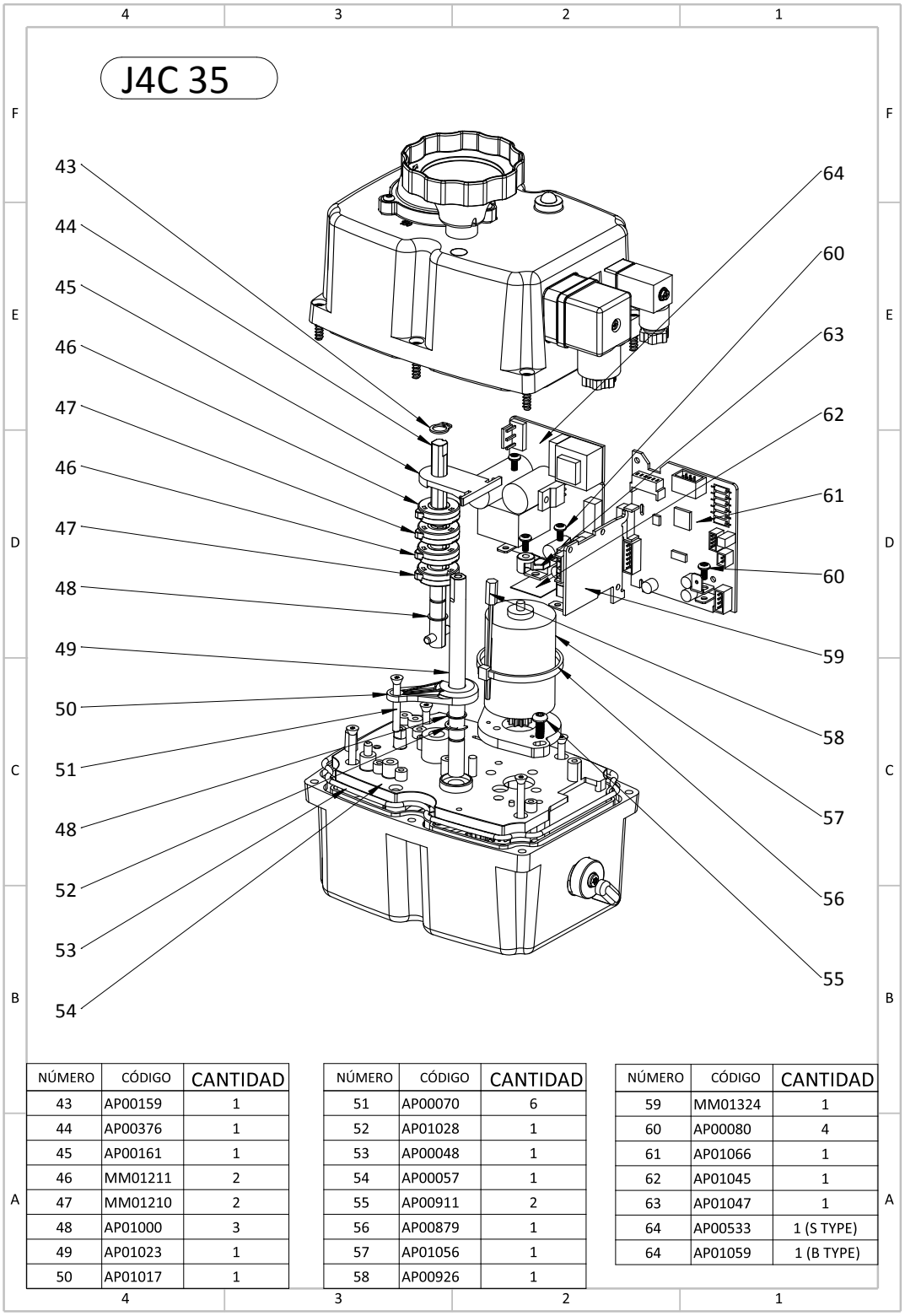
Despiece



NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
27	AP00794	1
28	AP01013	1
29	AP00991	1
30	AP00031	1
31	AP01000	3
32	AP00343	2
33	AP00014	3
34	AP00032	3

NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
35	AP00251	1
36	AP00974	1
37	AP00021	1
38	AP00960	1
39	AP00143	1
40	AP00955	1
41	AP00861	1
42	AP00145	1

Despiece



NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
43	AP00159	1
44	AP00376	1
45	AP00161	1
46	MM01211	2
47	MM01210	2
48	AP01000	3
49	AP01023	1
50	AP01017	1

NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
51	AP00070	6
52	AP01028	1
53	AP00048	1
54	AP00057	1
55	AP00911	2
56	AP00879	1
57	AP01056	1
58	AP00926	1

NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
59	MM01324	1
60	AP00080	4
61	AP01066	1
62	AP01045	1
63	AP01047	1
64	AP00533	1 (S TYPE)
64	AP01059	1 (B TYPE)

Datos técnicos - J4C 55



CARACTERÍSTICAS GENERALES

MATERIALES:

Cuerpo: Poliamida Anticorrosiva, color Gris / **Opcional:** Polipropileno V0, color Negro
Tapa: Poliamida Anticorrosiva, color Rojo / **Opcional:** Polipropileno V0, color Natural.
Salida: Zamak, tratamiento Cincado / **Opcional:** Zamak, tratamiento Teflonado.
Brida: Aluminio y tratamiento Cataforesis / **Opcional:** Aluminio y tratamiento Teflonado.
Ejes principales externos: Acero inoxidable
Tornillería exterior: Acero inoxidable
Engranajes: Acero y poliamida
Indicador visual de posición: Poliamida
Visor cúpula: Policarbonato
Levas internas ajustables: Poliamida

Limitador electrónico de par
Motor: Monofásico 24VDC
Aislamiento: Clase B
(IEC 60034) Servicio: S4

Modelo	S55	B55
Voltaje VDC/VAC 50/60Hz-0/+5%	24-240 VDC/VAC	12 VDC/VAC ONLY

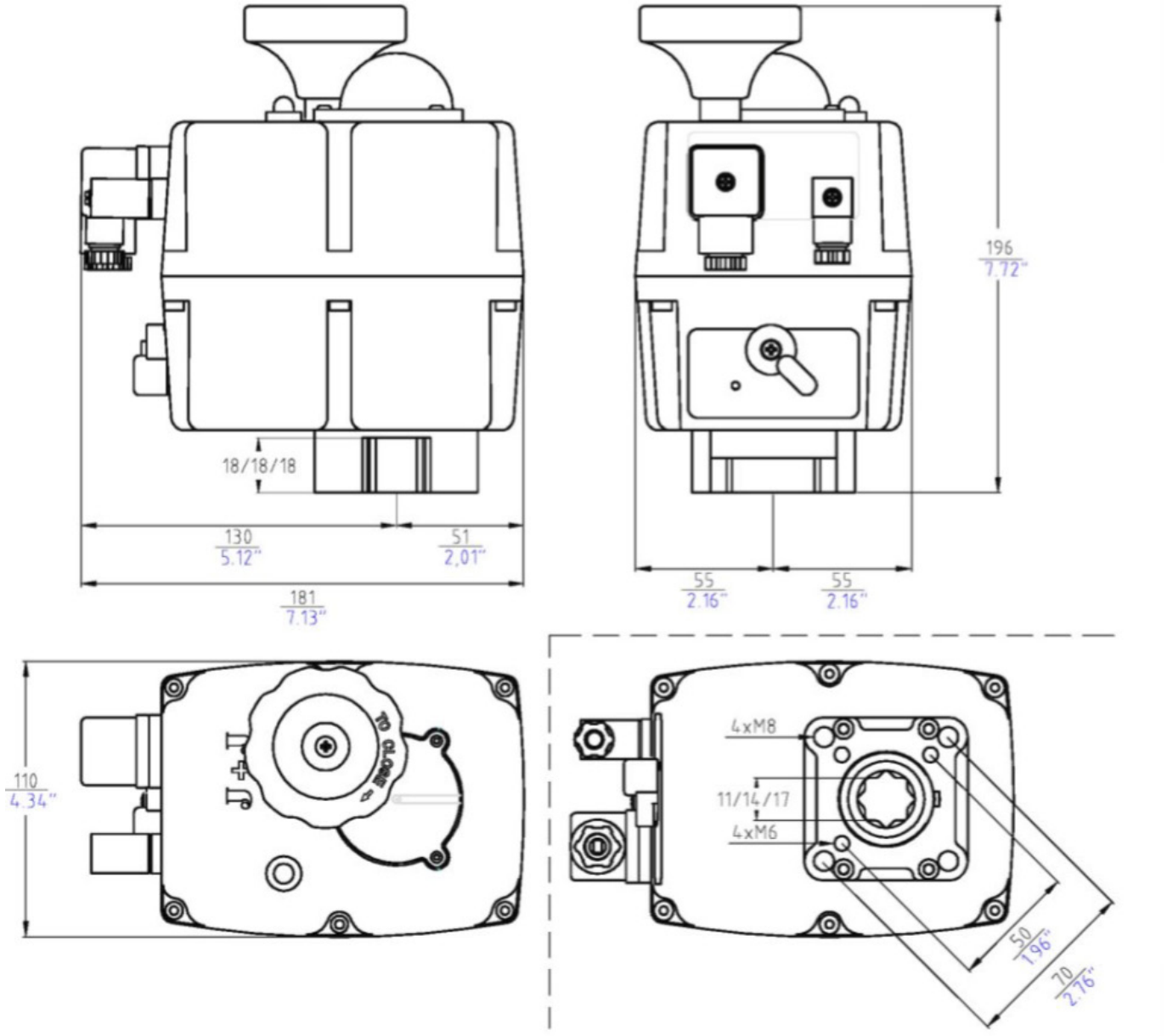
Modelo	S55/B55
Tiempo maniobra sin carga	13 Sec./90^0
Par máximo arranque	60 Nm / 530 lb/in
Par máximo operacional	55 Nm / 486 lb/in
Tiempo bajo tensión	75 %
Ángulo de maniobra	0^0 to 270^0
Interruptores final de carrera	4 SPST NO micro (2 motor stop and 2 confirmations)
Resistencia calefactora	3,5 W
Conector grande	EN175301-803 FORM A
Conector pequeño	DIN43650/C
Grado protección IEC 60529	IP67
Temperatura	-20^{0}C +70^{0}C /-4^{0}F +158^{0}F
Brida ISO 5211	Estándar: F05/F07
Salida doble cuadrado DIN3337	Estándar: *17 Opcional: *11, *14mm
Peso	**2,4 Kg**

OPCIONES

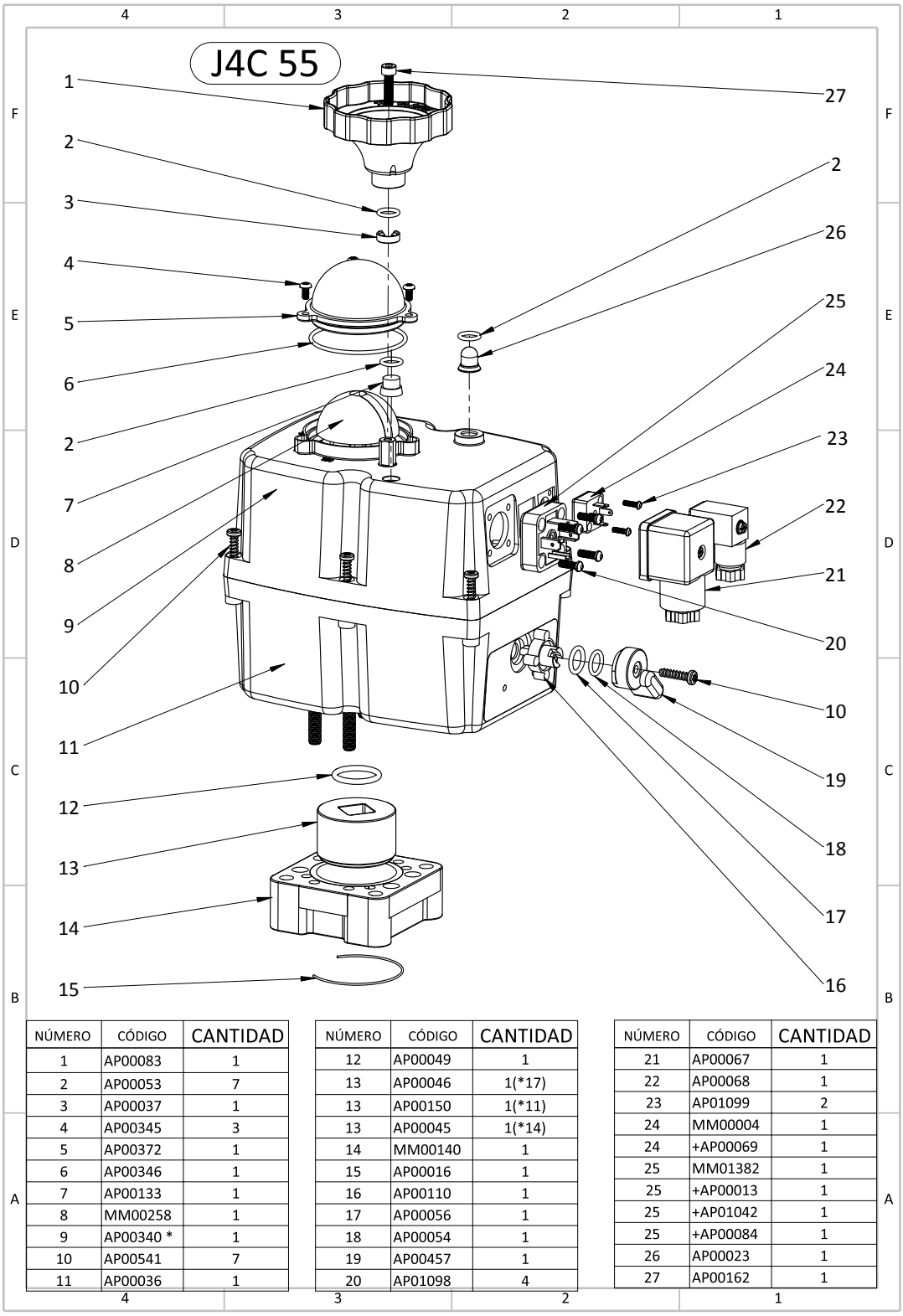
J4C 20/85 DPS Kit posicionador digital	4-20mA, 0-20mA, 0-10V or 1-10V
J4C 20/85 BSR kit de retorno emergencia por batería	NC- NO
Potenciometro	1K, 5K or 10K
Actuador con 3 posiciones	0^0-45^0-90^0 or 0^0-90^0-180^0

Nota: Los datos técnicos, no varían para los diferentes envolventes

MEDIDAS J4C 55



Despiece

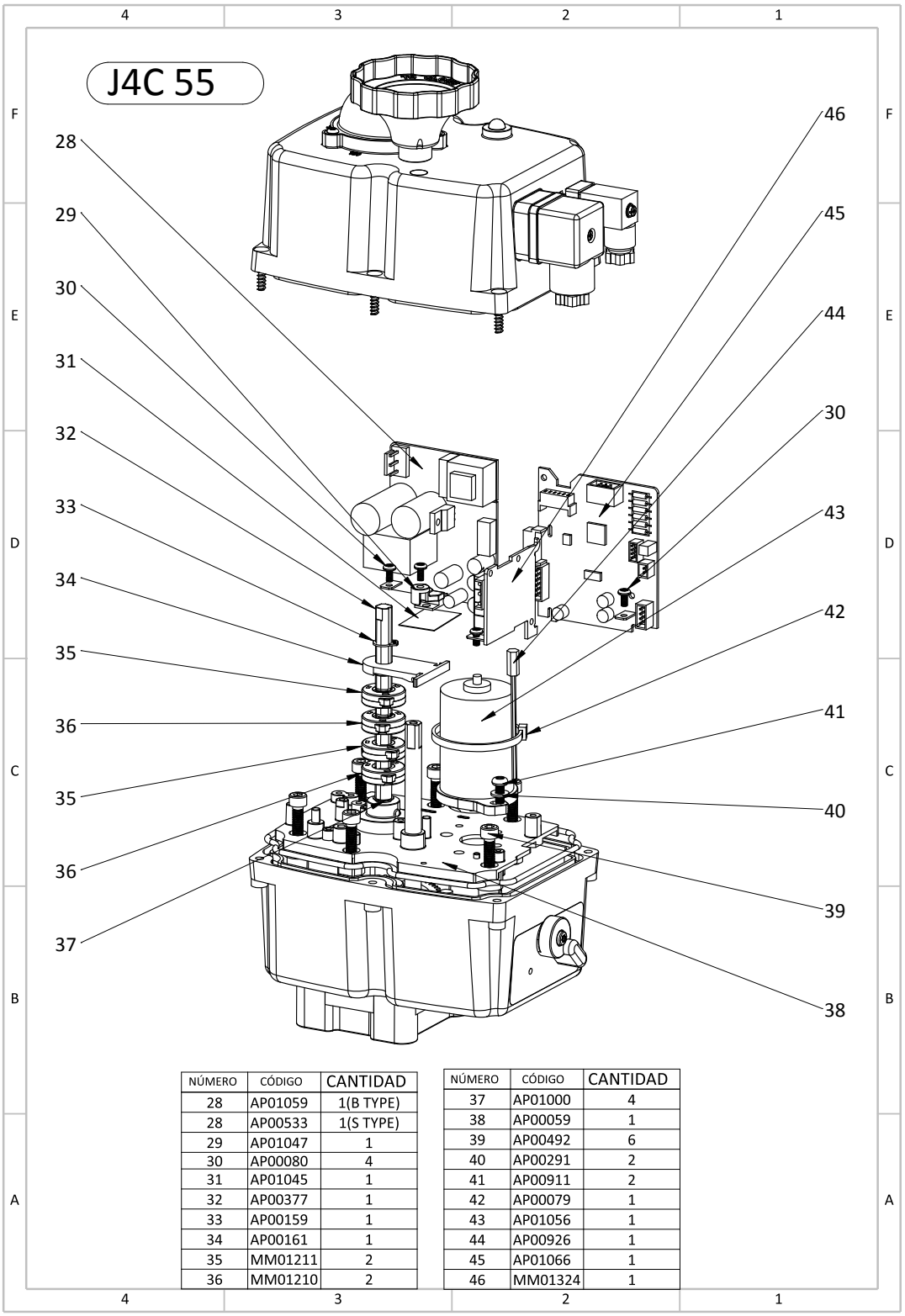


NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
1	AP00083	1
2	AP00053	7
3	AP00037	1
4	AP00345	3
5	AP00372	1
6	AP00346	1
7	AP00133	1
8	MM00258	1
9	AP00340 *	1
10	AP00541	7
11	AP00036	1

NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
12	AP00049	1
13	AP00046	1(*17)
13	AP00150	1(*11)
13	AP00045	1(*14)
14	MM00140	1
15	AP00016	1
16	AP00110	1
17	AP00056	1
18	AP00054	1
19	AP00457	1
20	AP01098	4

NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
21	AP00067	1
22	AP00068	1
23	AP01099	2
24	MM00004	1
24	+AP00069	1
25	MM01382	1
25	+AP00013	1
25	+AP01042	1
25	+AP00084	1
26	AP00023	1
27	AP00162	1

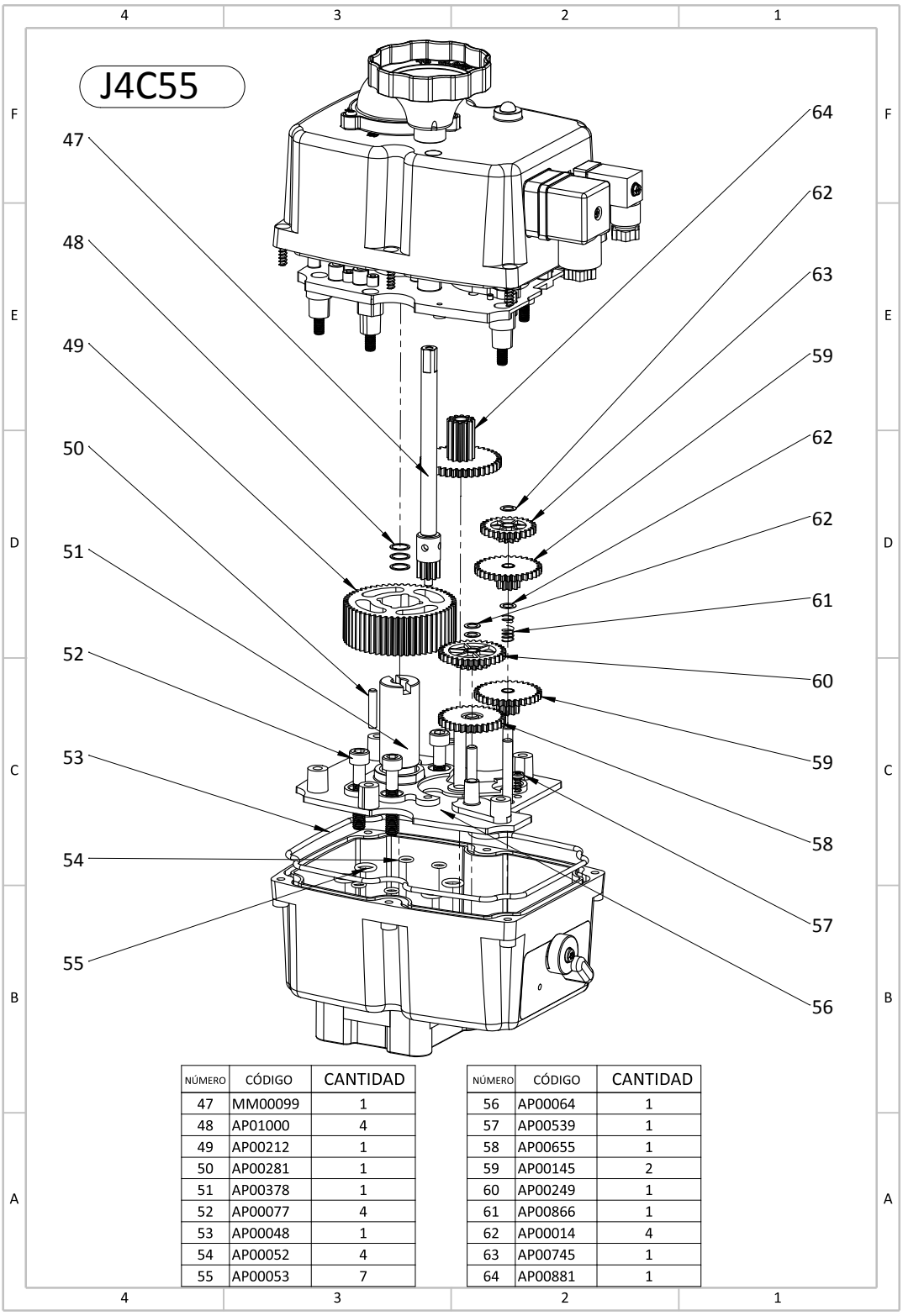
Despiece



NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
28	AP01059	1(B TYPE)
28	AP00533	1(S TYPE)
29	AP01047	1
30	AP00080	4
31	AP01045	1
32	AP00377	1
33	AP00159	1
34	AP00161	1
35	MM01211	2
36	MM01210	2

NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
37	AP01000	4
38	AP00059	1
39	AP00492	6
40	AP00291	2
41	AP00911	2
42	AP00079	1
43	AP01056	1
44	AP00926	1
45	AP01066	1
46	MM01324	1

Despiece



NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
47	MM00099	1
48	AP01000	4
49	AP00212	1
50	AP00281	1
51	AP00378	1
52	AP00077	4
53	AP00048	1
54	AP00052	4
55	AP00053	7

NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
56	AP00064	1
57	AP00539	1
58	AP00655	1
59	AP00145	2
60	AP00249	1
61	AP00866	1
62	AP00014	4
63	AP00745	1
64	AP00881	1

Datos técnicos - J4C 85



CARACTERÍSTICAS GENERALES

MATERIALES:

Cuerpo: Poliamida Anticorrosiva, color Gris / **Opcional:** Polipropileno V0, color Negro
Tapa: Poliamida Anticorrosiva, color Rojo / **Opcional:** Polipropileno V0, color Natural.
Salida: Zamak, tratamiento Cincado / **Opcional:** Zamak, tratamiento Teflonado.
Brida: Aluminio y tratamiento Cataforesis / **Opcional:** Aluminio y tratamiento Teflonado.
Ejes principales externos: Acero inoxidable
Tornillería exterior: Acero inoxidable
Engranajes: Acero y poliamida
Indicador visual de posición: Poliamida
Visor cúpula: Policarbonato
Levas internas ajustables: Poliamida

Limitador electrónico de par
Motor: Monofásico 24VDC
Aislamiento: Clase B
(IEC 60034) Servicio: S4

Modelo	S85	B85
Voltaje VDC/VAC 50/60Hz-0/+5%	24-240 VDC/VAC	12 VDC/VAC ONLY

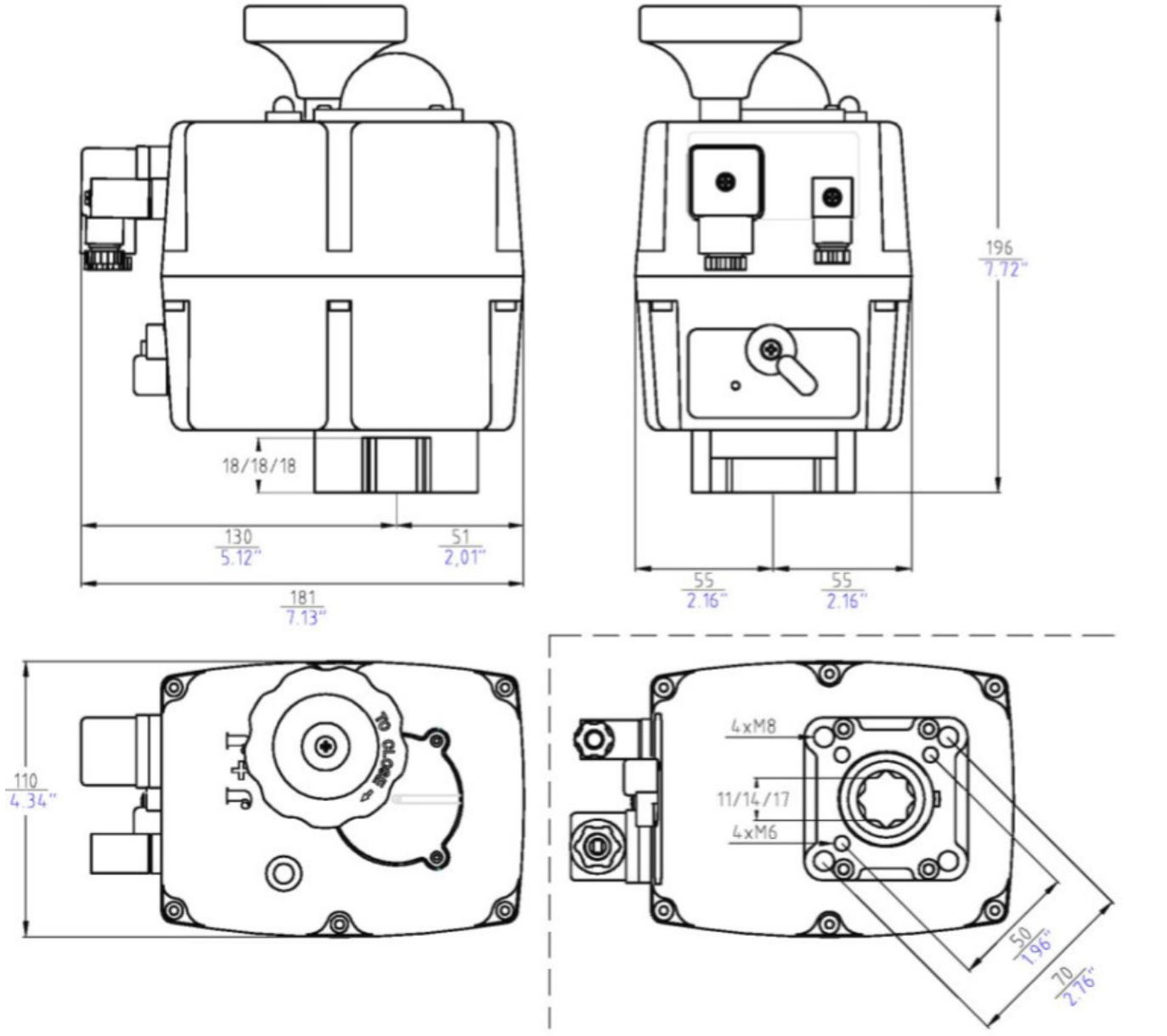
Modelo	S85/B85
Tiempo maniobra sin carga	29 Sec./90º
Par máximo arranque	90 Nm / 796,3 lb/in
Par máximo operacional	85 Nm / 752 lb/in
Tiempo bajo tensión	75 %
Ángulo de maniobra	0º to 270º
Interruptores final de carrera	4 STDP micro (2 paros motor y 2 confirmación)
Resistencia calefactora	3,5 W
Conector grande	EN175301-803 FORMA A
Conector pequeño	DIN43650/C
Grado protección IEC 60529	IP67
Temperatura	-20ºC +70ºC /-4ºF +158ºF
Brida ISO 5211	Estándar: F05/F07
Salida doble cuadrado DIN3337	Estándar: *17 Opcional: *14mm
Peso	3 Kg

OPCIONES

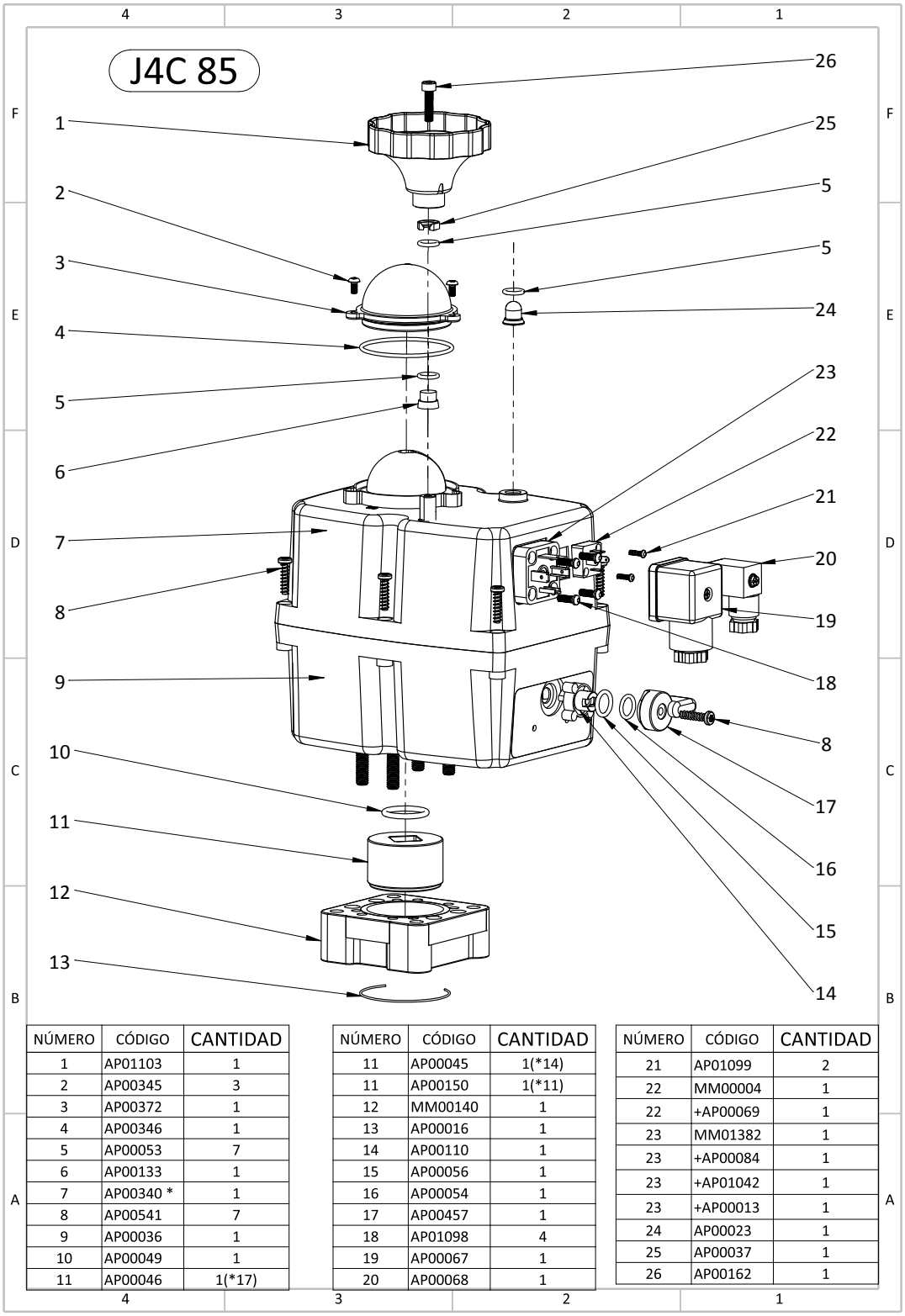
J4C 20/85 DPS Kit posicionador digital	4-20mA, 0-20mA, 0-10V or 1-10V
J4C 20/85 BSR kit de retorno emergencia por batería	NC- NO
Potenciometro	1K, 5K or 10K
Actuador con 3 posiciones	0º-45º-90º or 0º-90º-180º

Nota: Los datos técnicos, no varían para los diferentes envolventes

MEDIDAS J4C 85



Despiece

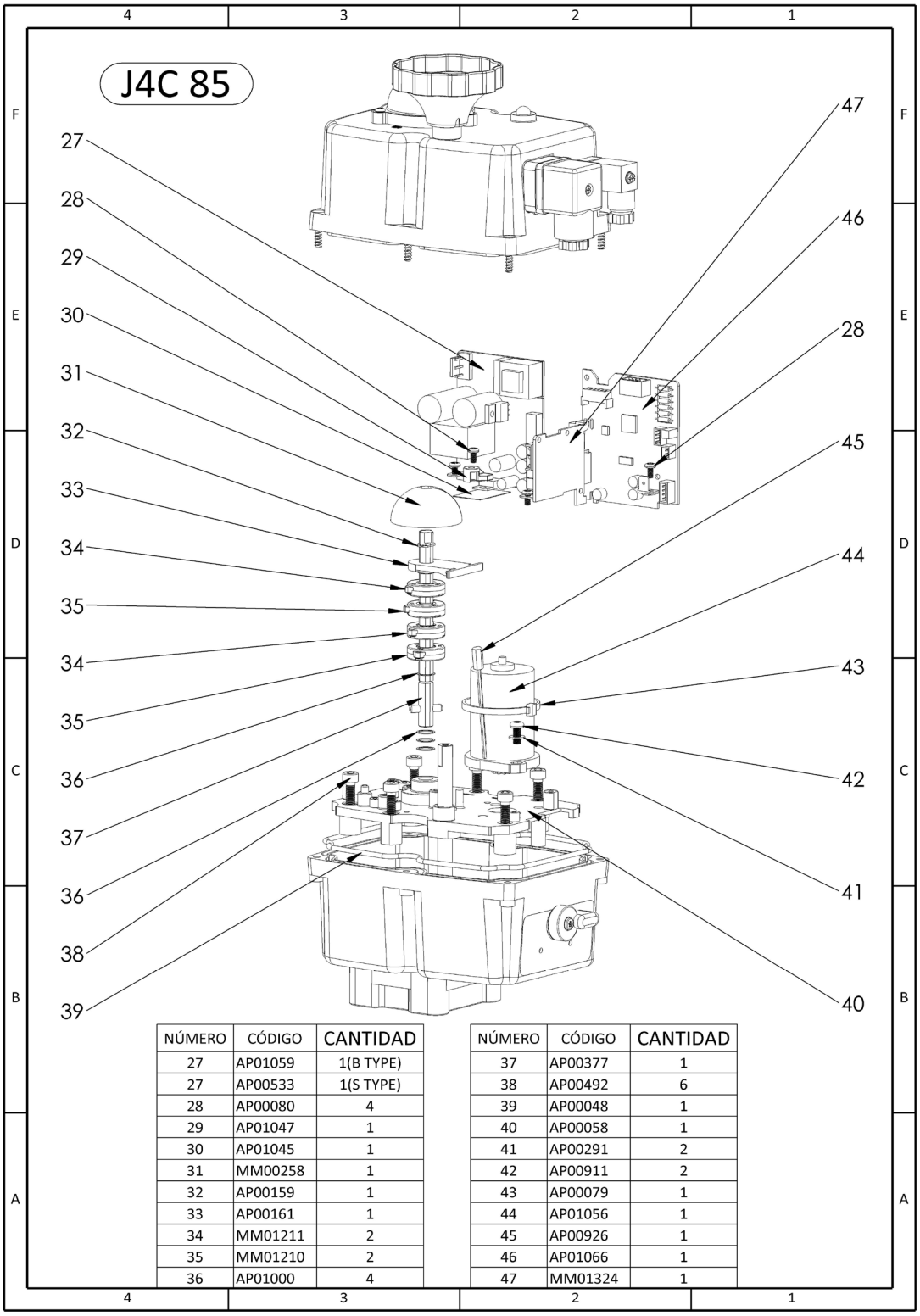


NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
1	AP01103	1
2	AP00345	3
3	AP00372	1
4	AP00346	1
5	AP00053	7
6	AP00133	1
7	AP00340 *	1
8	AP00541	7
9	AP00036	1
10	AP00049	1
11	AP00046	1(*17)

NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
11	AP00045	1(*14)
11	AP00150	1(*11)
12	MM00140	1
13	AP00016	1
14	AP00110	1
15	AP00056	1
16	AP00054	1
17	AP00457	1
18	AP01098	4
19	AP00067	1
20	AP00068	1

NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
21	AP01099	2
22	MM00004	1
22	+AP00069	1
23	MM01382	1
23	+AP00084	1
23	+AP01042	1
23	+AP00013	1
24	AP00023	1
25	AP00037	1
26	AP00162	1

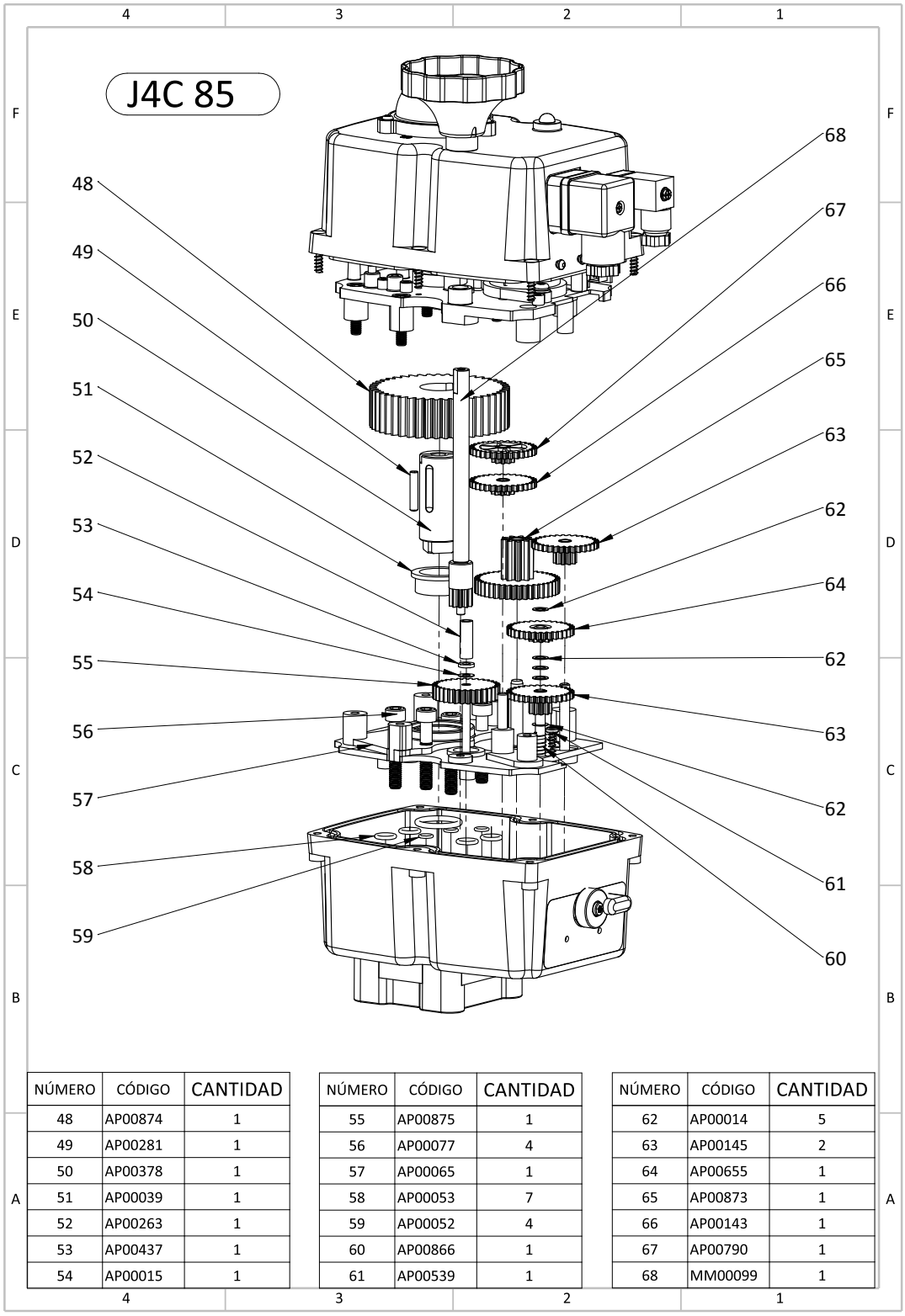
Despiece



NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
27	AP01059	1(B TYPE)
27	AP00533	1(S TYPE)
28	AP00080	4
29	AP01047	1
30	AP01045	1
31	MM00258	1
32	AP00159	1
33	AP00161	1
34	MM01211	2
35	MM01210	2
36	AP01000	4

NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
37	AP00377	1
38	AP00492	6
39	AP00048	1
40	AP00058	1
41	AP00291	2
42	AP00911	2
43	AP00079	1
44	AP01056	1
45	AP00926	1
46	AP01066	1
47	MM01324	1

Despiece

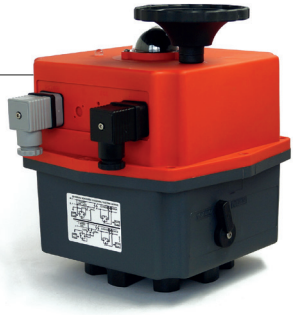


NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
48	AP00874	1
49	AP00281	1
50	AP00378	1
51	AP00039	1
52	AP00263	1
53	AP00437	1
54	AP00015	1

NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
55	AP00875	1
56	AP00077	4
57	AP00065	1
58	AP00053	7
59	AP00052	4
60	AP00866	1
61	AP00539	1

NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
62	AP00014	5
63	AP00145	2
64	AP00655	1
65	AP00873	1
66	AP00143	1
67	AP00790	1
68	MM00099	1

Datos técnicos - J4C 140



CARACTERÍSTICAS GENERALES

MATERIALES:

Cuerpo: Poliamida Anticorrosiva, color Gris / **Opcional:** Polipropileno V0, color Negro
Tapa: Poliamida Anticorrosiva, color Rojo / **Opcional:** Polipropileno V0, color Natural.
Salida: Zamak, tratamiento Cincado / **Opcional:** Zamak, tratamiento Teflonado.
Brida: Aluminio y tratamiento Cataforesis / **Opcional:** Aluminio y tratamiento Teflonado.
Ejes principales externos: Acero inoxidable
Tornillería exterior: Acero inoxidable
Engranajes: Acero y poliamida
Indicador visual de posición: Poliamida
Visor cúpula: Policarbonato
Levas internas ajustables: Poliamida

Limitador electrónico de par
Motor: Monofásico 24VDC
Aislamiento: Clase B
(IEC 60034) Servicio: S4

Modelo	S140	B140
Voltaje VDC/VAC 50/60Hz-0/+5%	24-240 VDC/VAC	12 VDC/VAC ONLY

Modelo	S140/B140
Tiempo maniobra sin carga	34 Sec./90^0
Par máximo arranque	170 Nm / 1504,5 lb/in
Par máximo operacional	140 Nm / 1239 lb/in
Tiempo bajo tensión	75 %
Ángulo de maniobra	0^0 to 270^0
Interruptores final de carrera	4 STDP micro (2 paros motor y 2 confirmación)
Resistencia calefactora	3,5 W
Conector grande	EN175301-803 FORMA A
Conector pequeño	DIN43650/C
Grado protección IEC 60529	IP67
Temperatura	-20^{0}C +70^{0}C /-4^{0}F +158^{0}F
Brida ISO 5211	Estándar: F07/F10 Opcional: F12
Salida doble cuadrado DIN3337	Estándar: *27 Opcional: 17mm
Peso	5,2 Kg

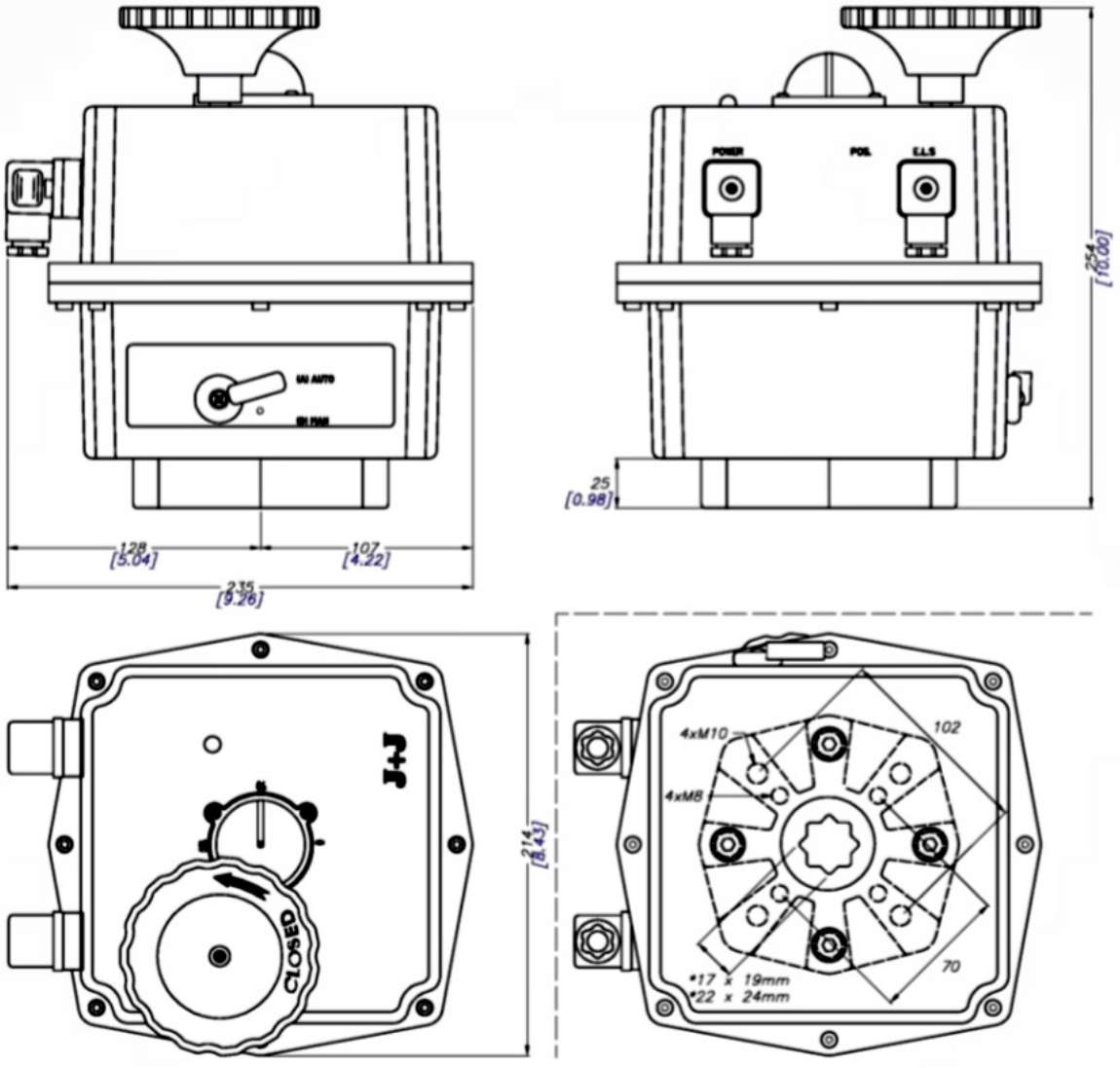
OPCIONES

J4C 20/85 DPS Kit posicionador digital	4-20mA, 0-20mA, 0-10V or 1-10V
J4C 20/85 BSR kit de retorno emergencia por batería	NC- NO
Potenciometro	1K, 5K or 10K
Actuador con 3 posiciones	0^0-45^0-90^0 or 0^0-90^0-180^0

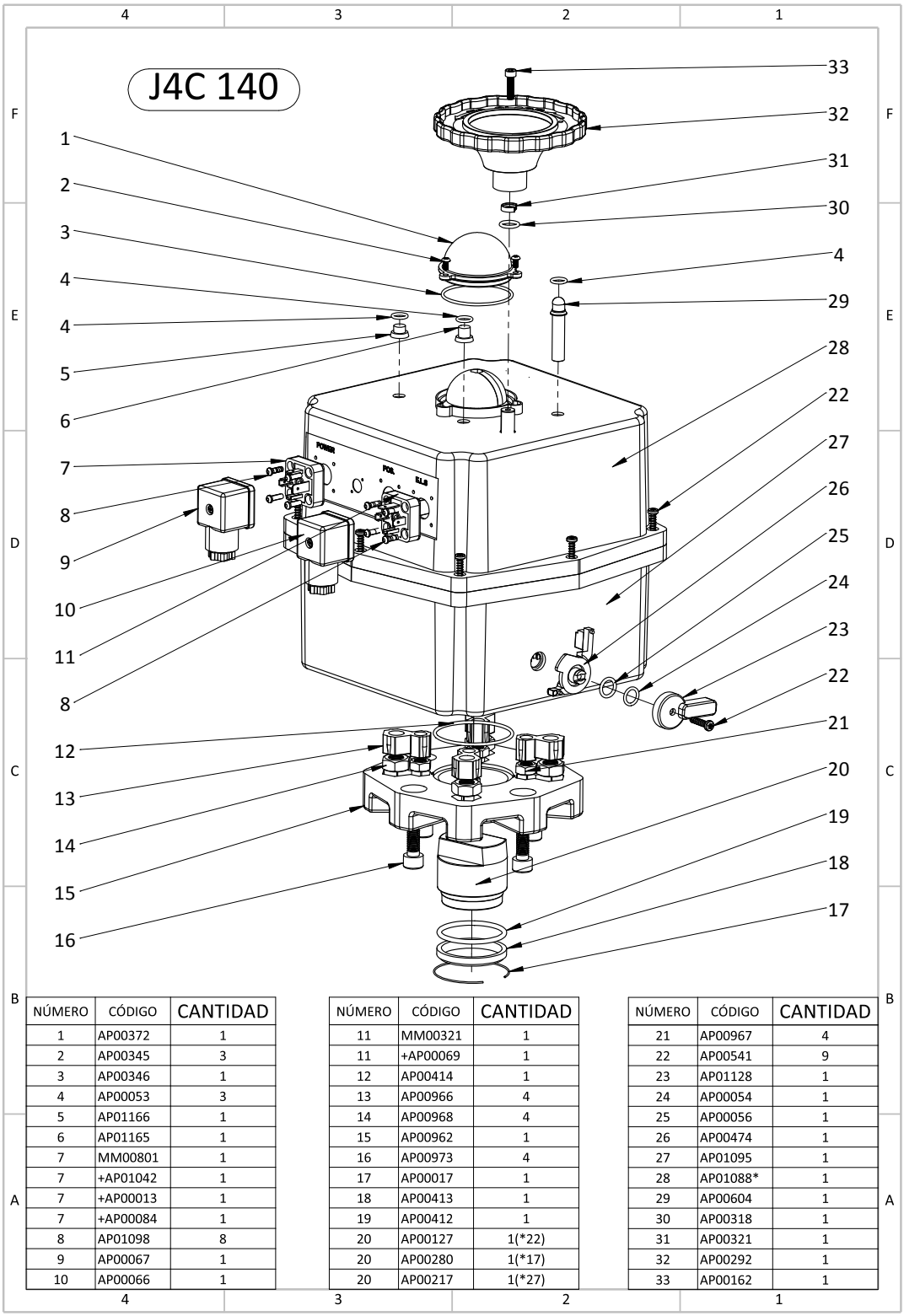
Nota: Los datos técnicos, no varían para los diferentes envolventes

INDEX

MEDIDAS J4C 140



Despiece

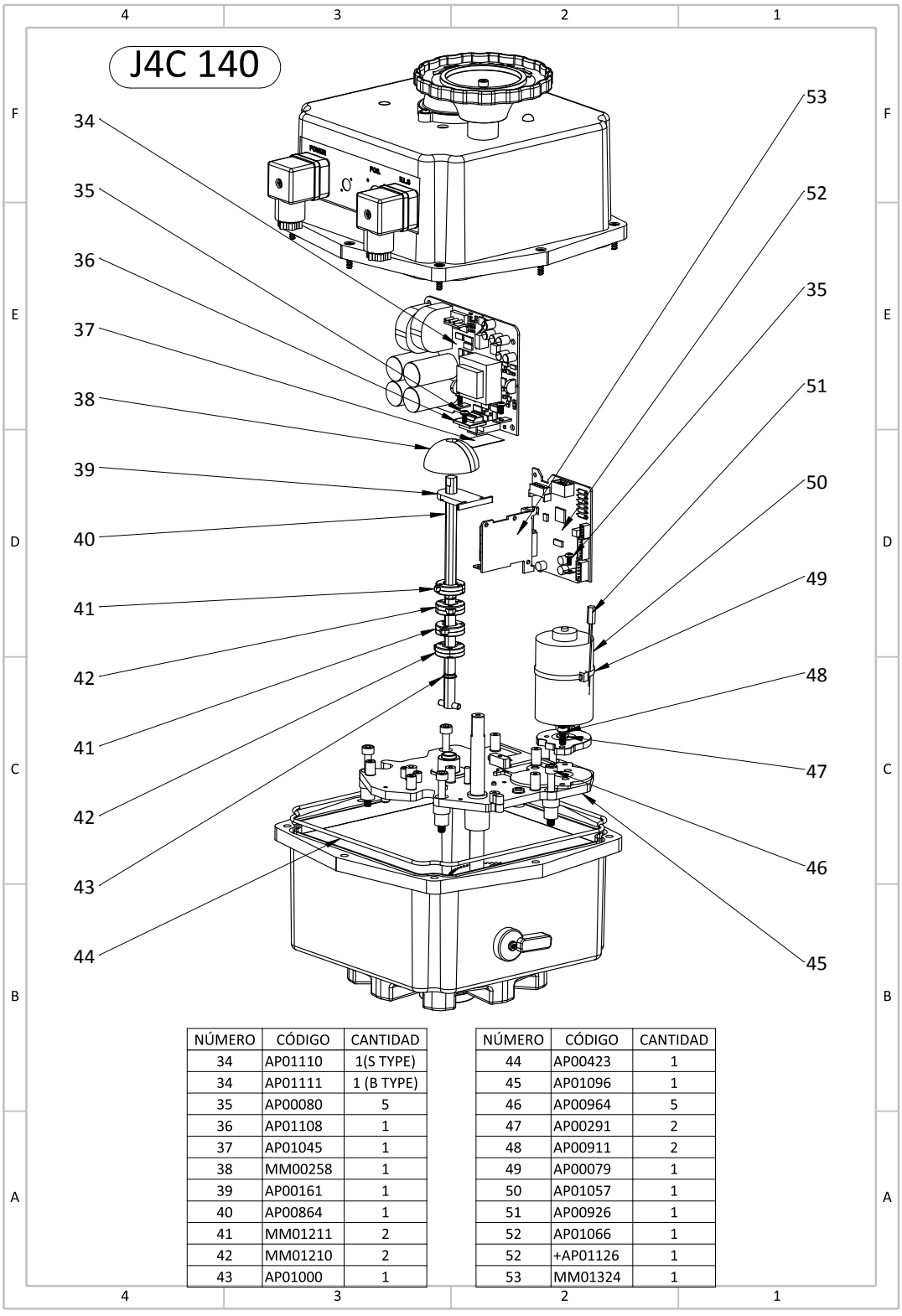


NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
1	AP00372	1
2	AP00345	3
3	AP00346	1
4	AP00053	3
5	AP01166	1
6	AP01165	1
7	MM00801	1
7	+AP01042	1
7	+AP00013	1
7	+AP00084	1
8	AP01098	8
9	AP00067	1
10	AP00066	1

NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
11	MM00321	1
11	+AP00069	1
12	AP00414	1
13	AP00966	4
14	AP00968	4
15	AP00962	1
16	AP00973	4
17	AP00017	1
18	AP00413	1
19	AP00412	1
20	AP00127	1(*22)
20	AP00280	1(*17)
20	AP00217	1(*27)

NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
21	AP00967	4
22	AP00541	9
23	AP01128	1
24	AP00054	1
25	AP00056	1
26	AP00474	1
27	AP01095	1
28	AP01088*	1
29	AP00604	1
30	AP00318	1
31	AP00321	1
32	AP00292	1
33	AP00162	1

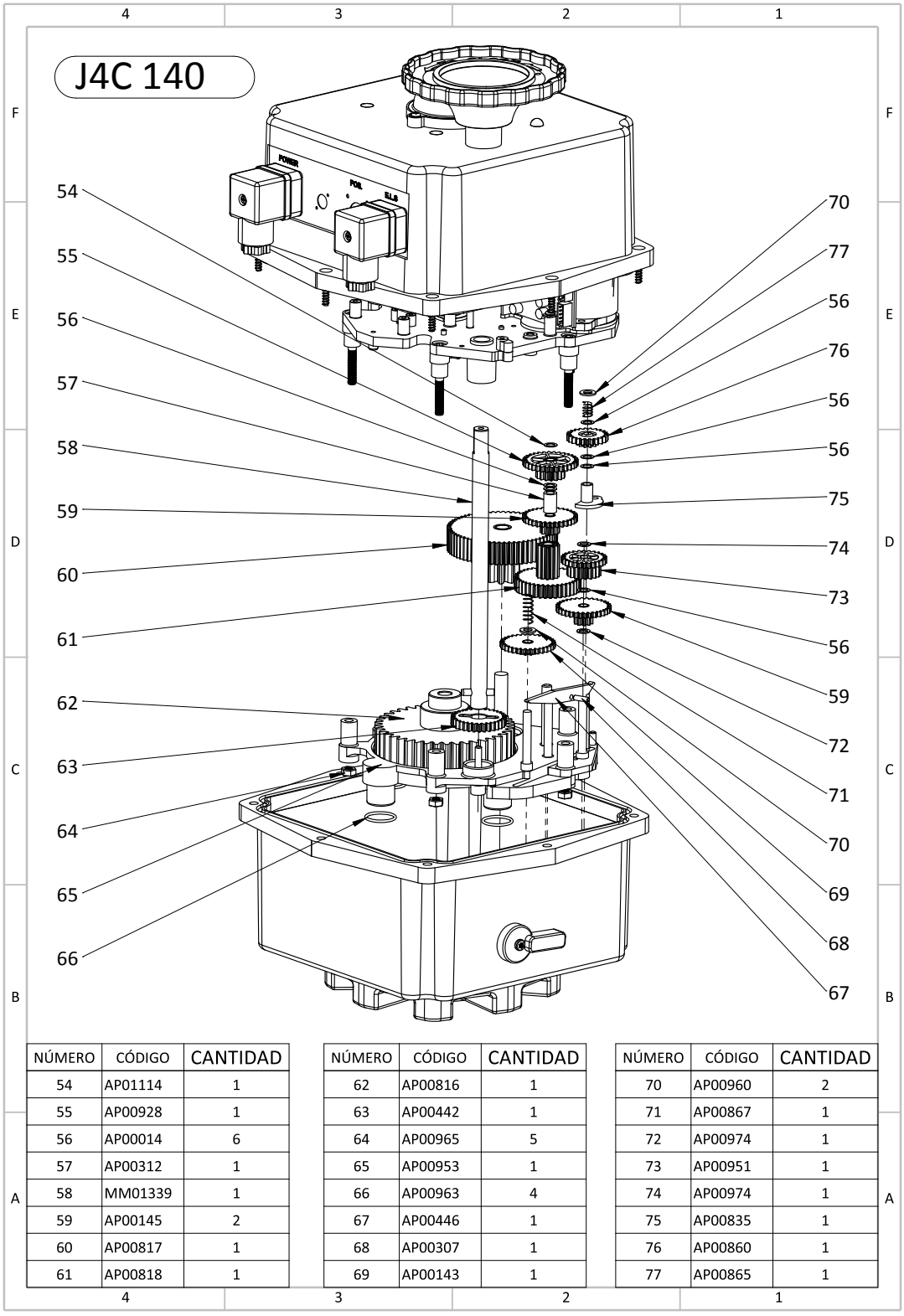
Despiece



NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
34	AP01110	1(S TYPE)
34	AP01111	1 (B TYPE)
35	AP00080	5
36	AP01108	1
37	AP01045	1
38	MM00258	1
39	AP00161	1
40	AP00864	1
41	MM01211	2
42	MM01210	2
43	AP01000	1

NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
44	AP00423	1
45	AP01096	1
46	AP00964	5
47	AP00291	2
48	AP00911	2
49	AP00079	1
50	AP01057	1
51	AP00926	1
52	AP01066	1
52	+AP01126	1
53	MM01324	1

Despiece



NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
54	AP01114	1
55	AP00928	1
56	AP00014	6
57	AP00312	1
58	MM01339	1
59	AP00145	2
60	AP00817	1
61	AP00818	1

NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
62	AP00816	1
63	AP00442	1
64	AP00965	5
65	AP00953	1
66	AP00963	4
67	AP00446	1
68	AP00307	1
69	AP00143	1

NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
70	AP00960	2
71	AP00867	1
72	AP00974	1
73	AP00951	1
74	AP00974	1
75	AP00835	1
76	AP00860	1
77	AP00865	1

Datos técnicos - J4C 300



GENERAL CHARACTERISTICS

MATERIALES:

Cuerpo: Poliamida Anticorrosiva, color Gris / **Opcional:** Polipropileno V0, color Negro
Tapa: Poliamida Anticorrosiva, color Rojo / **Opcional:** Polipropileno V0, color Natural.
Salida: Zamak, tratamiento Cincado / **Opcional:** Zamak, tratamiento Teflonado.
Brida: Aluminio y tratamiento Cataforesis / **Opcional:** Aluminio y tratamiento Teflonado.
Ejes principales externos: Acero inoxidable
Tornillería exterior: Acero inoxidable
Engranajes: Acero y poliamida
Indicador visual de posición: Poliamida
Visor cúpula: Policarbonato
Levas internas ajustables: Poliamida

Limitador electrónico de par
Motor: Monofásico 24VDC
Aislamiento: Clase B
(IEC 60034) Servicio: S4

Modelo	S300	B300
Voltaje VDC/VAC 50/60Hz-0/+5%	24-240 VDC/VAC	12 VDC/VAC ONLY

Modelo	S300/B300
Tiempo maniobra sin carga	58 Sec./90^0
Par máximo arranque	350 Nm / 3097,5 lb/in
Par máximo operacional	300 Nm / 2655 lb/in
Tiempo bajo tensión	75 %
Ángulo de maniobra	0^0 to 270^0
Interruptores final de carrera	4 STDP micro (2 paros motor y 2 confirmación)
Resistencia calefactora	3,5 W
Conector grande	EN175301-803 FORMA A
Conector pequeño	DIN43650/C
Grado protección IEC 60529	IP67
Temperatura	-20^{0}C +70^{0}C /-4^{0}F +158^{0}F
Brida ISO 5211	Estándar: F07/F10 Opcional: F12
Salida doble cuadrado DIN3337	Estándar: *27 Opcional: *17mm
Peso	5,2 Kg

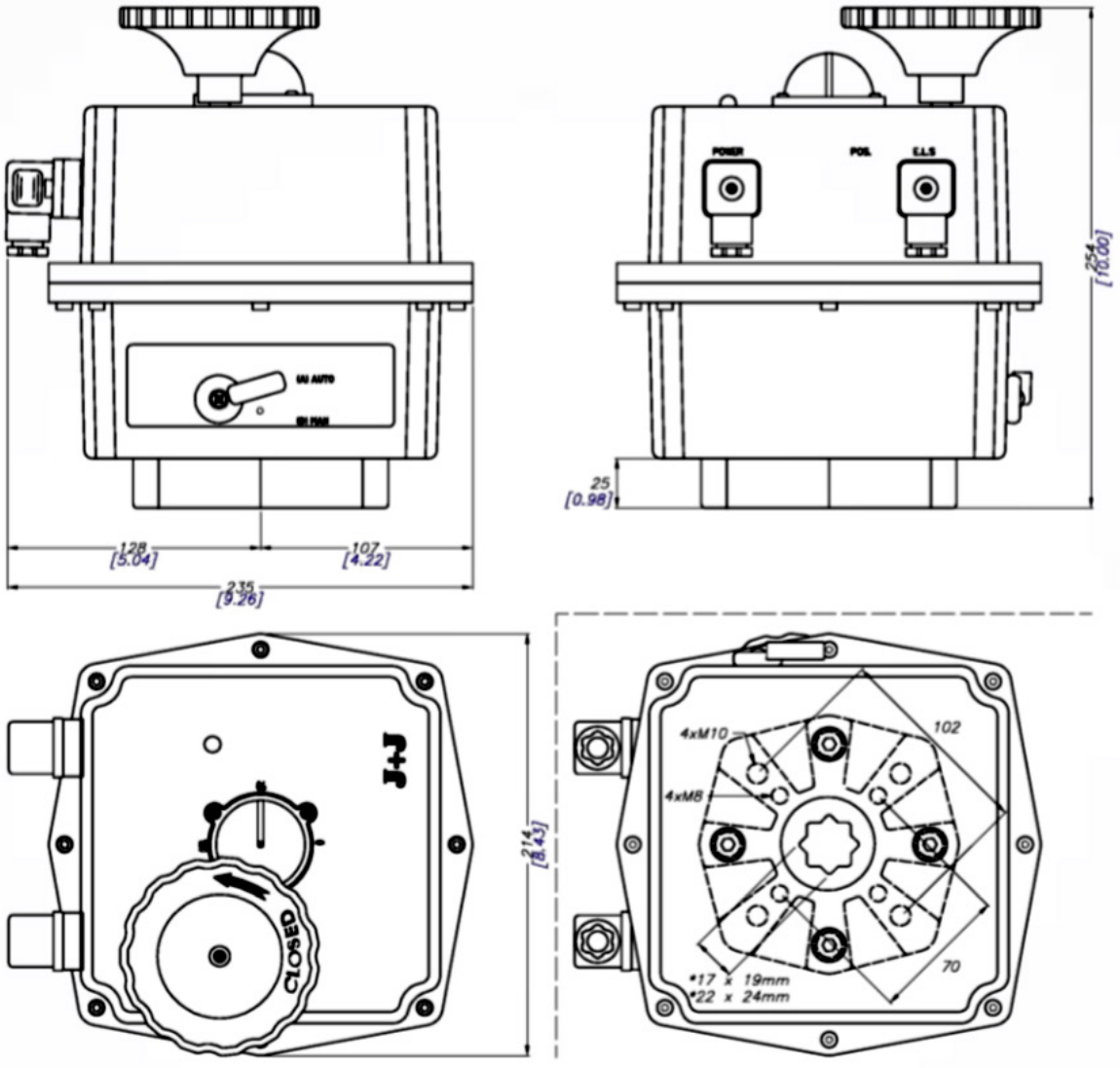
OPCIONES

J4C 20/85 DPS Kit posicionador digital	4-20mA, 0-20mA, 0-10V or 1-10V
J4C 20/85 BSR kit de retorno emergencia por batería	NC- NO
Potenciometro	1K, 5K or 10K
Actuador con 3 posiciones	0^0-45^0-90^0 or 0^0-90^0-180^0

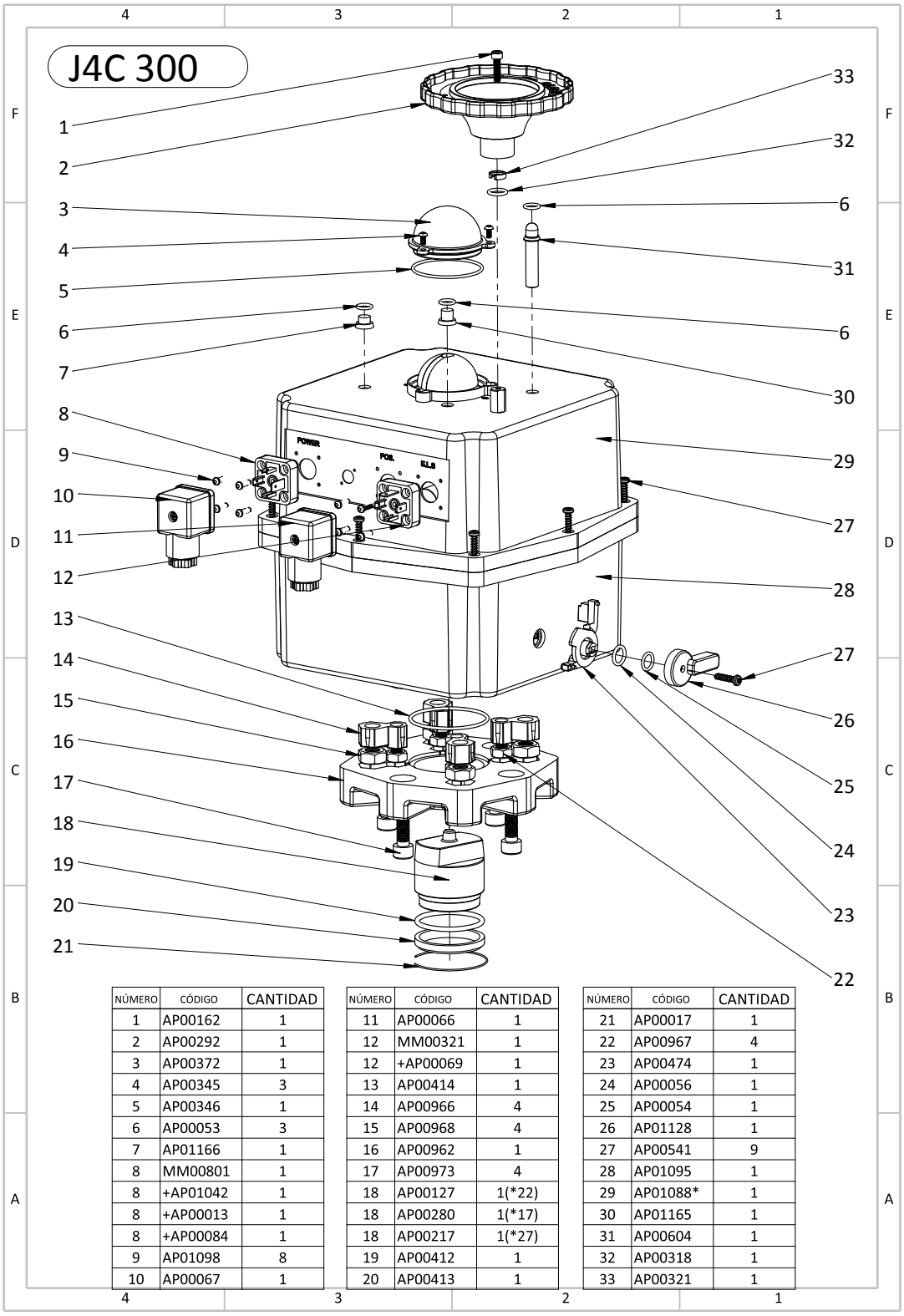
Nota: Los datos técnicos, no varían para los diferentes envolventes

INDEX

MEDIDAS J4C 300



Despiece

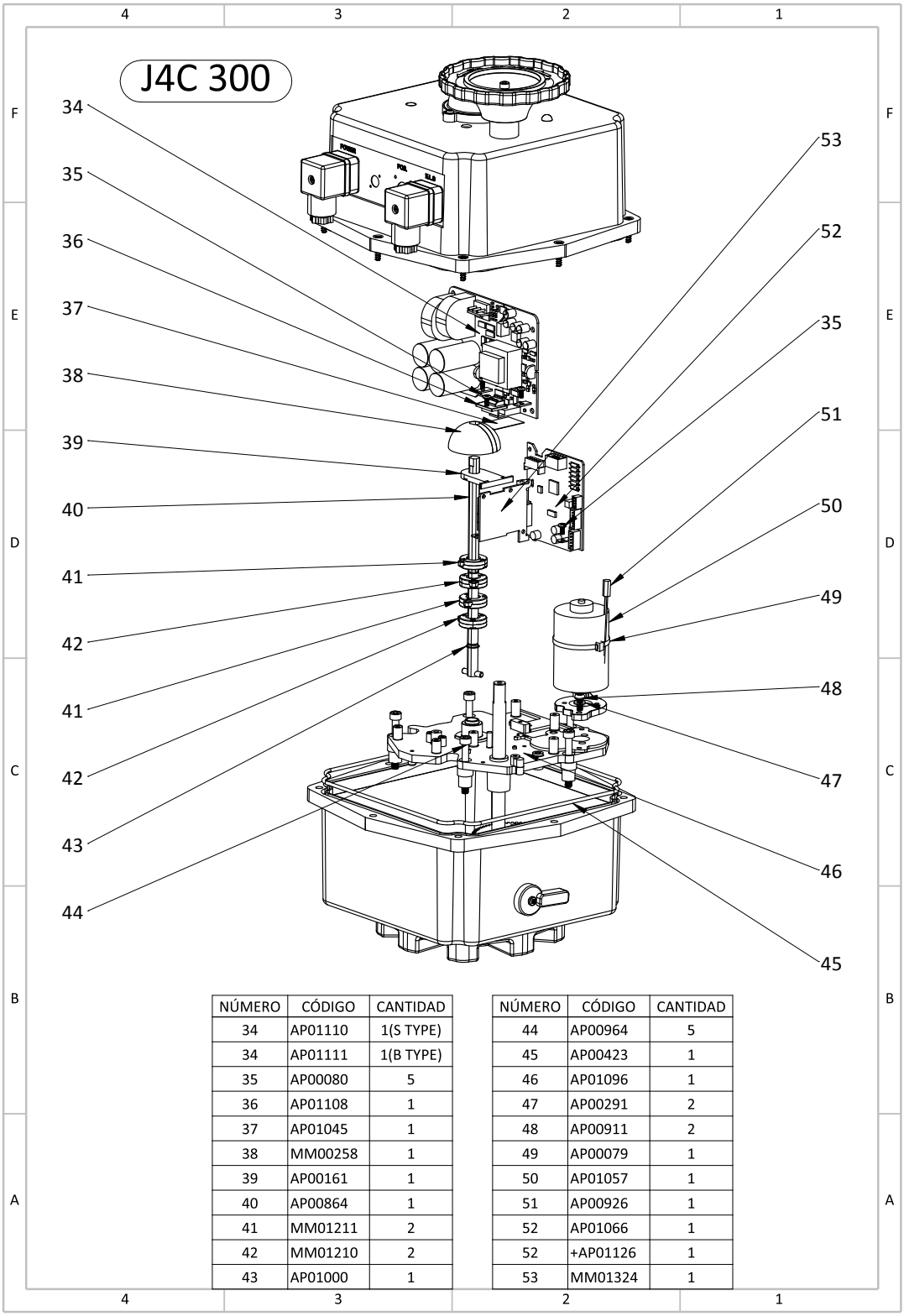


NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
1	AP00162	1
2	AP00292	1
3	AP00372	1
4	AP00345	3
5	AP00346	1
6	AP00053	3
7	AP01166	1
8	MM00801	1
8	+AP01042	1
8	+AP00013	1
8	+AP00084	1
9	AP01098	8
10	AP00067	1

NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
11	AP00066	1
12	MM00321	1
12	+AP00069	1
13	AP00414	1
14	AP00966	4
15	AP00968	4
16	AP00962	1
17	AP00973	4
18	AP00127	1(*22)
18	AP00280	1(*17)
18	AP00217	1(*27)
19	AP00412	1
20	AP00413	1

NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
21	AP00017	1
22	AP00967	4
23	AP00474	1
24	AP00056	1
25	AP00054	1
26	AP01128	1
27	AP00541	9
28	AP01095	1
29	AP01088*	1
30	AP01165	1
31	AP00604	1
32	AP00318	1
33	AP00321	1

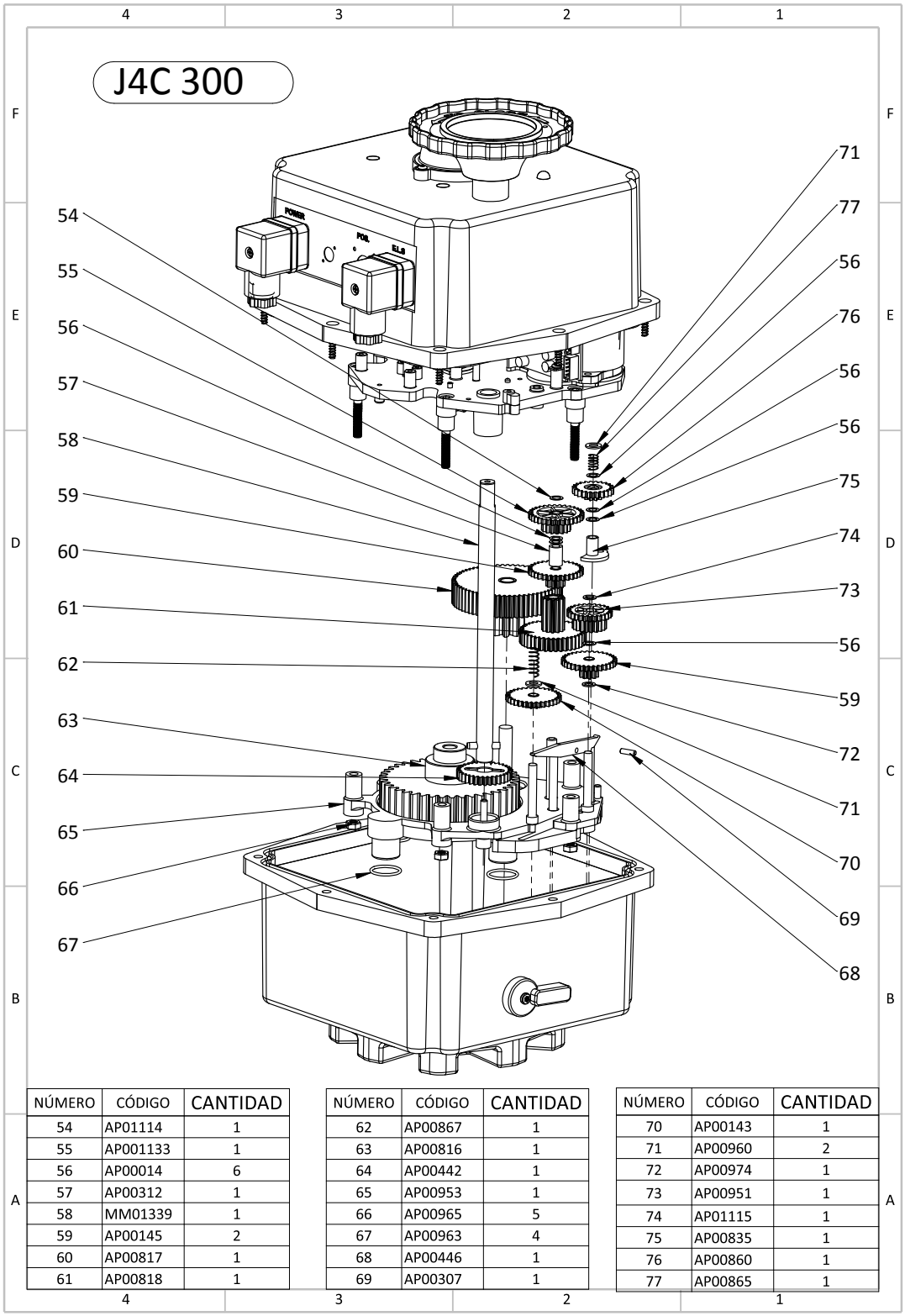
Despiece



NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
34	AP01110	1(S TYPE)
34	AP01111	1(B TYPE)
35	AP00080	5
36	AP01108	1
37	AP01045	1
38	MM00258	1
39	AP00161	1
40	AP00864	1
41	MM01211	2
42	MM01210	2
43	AP01000	1

NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
44	AP00964	5
45	AP00423	1
46	AP01096	1
47	AP00291	2
48	AP00911	2
49	AP00079	1
50	AP01057	1
51	AP00926	1
52	AP01066	1
52	+AP01126	1
53	MM01324	1

Despiece



NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
54	AP01114	1
55	AP001133	1
56	AP00014	6
57	AP00312	1
58	MM01339	1
59	AP00145	2
60	AP00817	1
61	AP00818	1

NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
62	AP00867	1
63	AP00816	1
64	AP00442	1
65	AP00953	1
66	AP00965	5
67	AP00963	4
68	AP00446	1
69	AP00307	1

NÚMERO	CÓDIGO	CANTIDAD
70	AP00143	1
71	AP00960	2
72	AP00974	1
73	AP00951	1
74	AP01115	1
75	AP00835	1
76	AP00860	1
77	AP00865	1

04 Actuadores eléctricos con POSICIONADOR

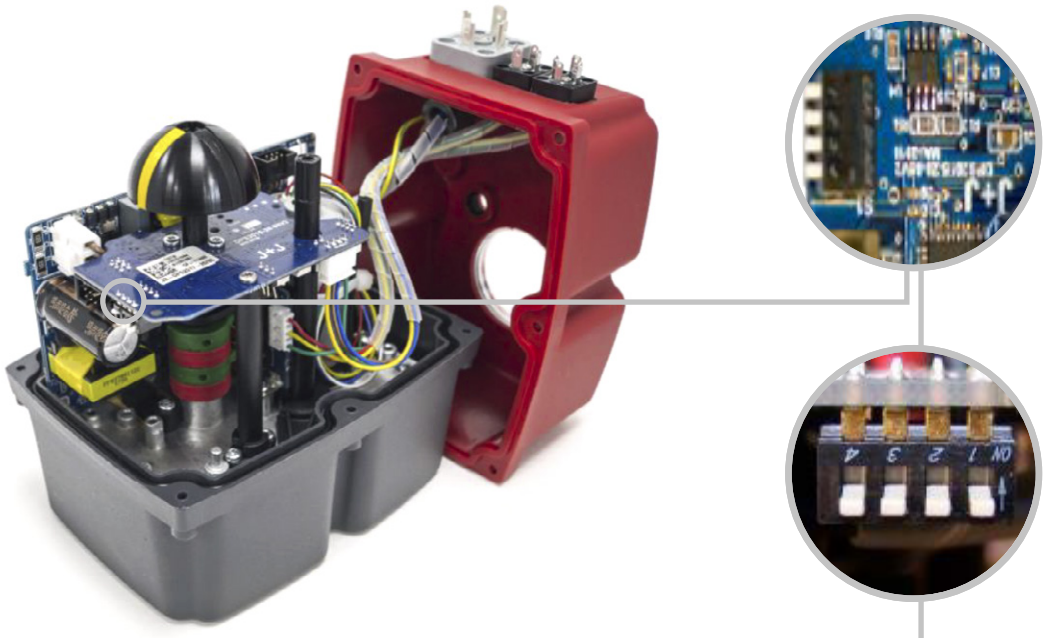
DPS J4C 20/85



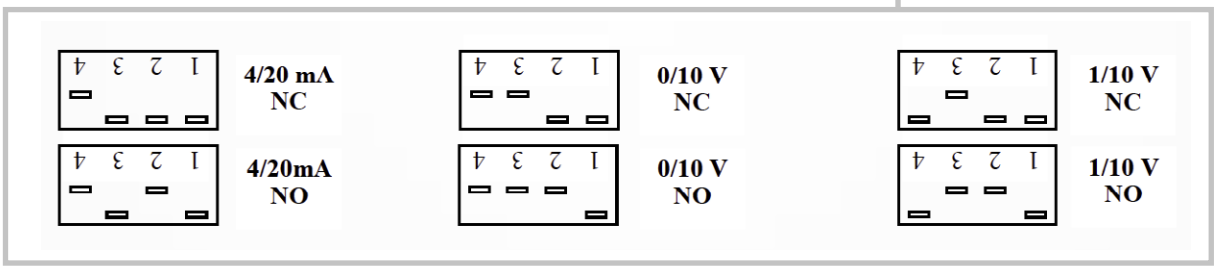
SPECIFICATIONS

MODEL	S20-B20	S35-B35	S55-B55	S85-B85
Accuracy	3 % F.S.	3 % F.S.	3 % F.S.	3 % F.S.
Linearity	2 % F.S.	2 % F.S.	2 % F.S.	2 % F.S.
Hysteresis	3 % F.S.	3 % F.S.	3 % F.S.	3 % F.S.
Steps at 4/20mA	Min.150 steps 90º	Min.150 steps 90º	Min.150 steps 90º	Min.150 steps 90º
Steps at 0/10V	Min.98 steps 90º	Min.98 steps 90º	Min.98 steps 90º	Min.98 steps 90º
Steps at 0/20mA	Min.150 steps 90º	Min.150 steps 90º	Min.150 steps 90º	Min.150 steps 90º
Steps at 1/10V	Min.87 steps 90º	Min.87 steps 90º	Min.87 steps 90º	Min.87 steps 90º
4/20mA or 0/20mA Input signal impedance	100 Ohm	100 Ohm	100 Ohm	100 Ohm
0/10V or 1/10V Input signal impedance	25 KOhm	25 KOhm	25 KOhm	25 KOhm
CLASS	B+C to E DIN EN 15714 Inching + Modulation			
WEIGHT	1,852 Kg	1,852 Kg	2,340 Kg	2,840 Kg

DPS J4C 20/85



Aplicar la configuración necesaria para cada aplicación:
Posibles configuraciones:

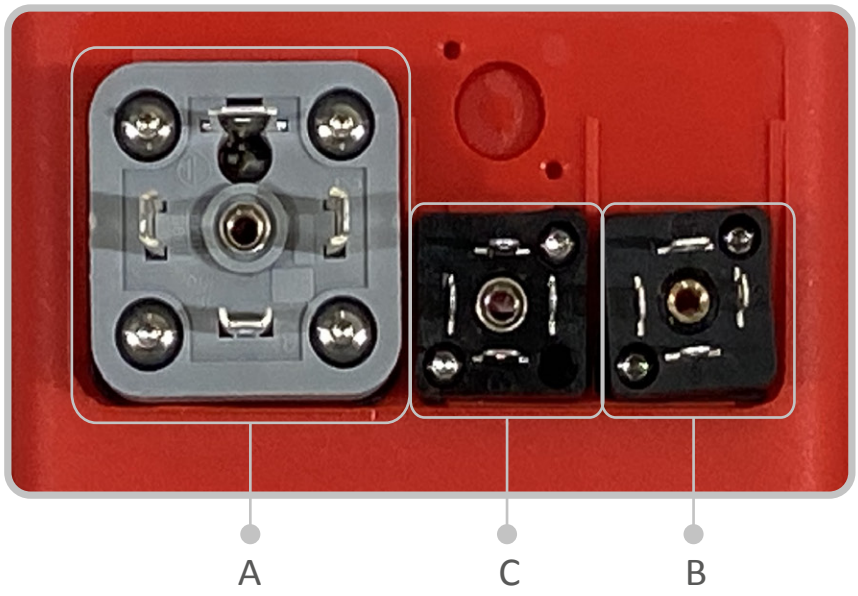


Las configuraciones mediante DIPs tendran las mismas selñales de Entrada y de Salida.
P.e.: Configurada señal de Entrada 4/20mA-señal de Salida 4/20mA.
Existe la posibilidad de trabajar con señales distintas, pero deberan configurarse desde fábrica.

OTRAS OPCIONES A CONFIGURAR EN FABRICA O CON INTERFACE J4C	
SOLO SALIDA	4/20 mA, 0/10 V, 0/20 mA, 1/10 V
ENTRADA Y SALIDA	4/20 mA, 0/10 V, 0/20 mA, 1/10 V
PARO MOTOR, A FALTA DE INSTRUMENTACIÓN	4/20mA, 1/10V

En caso de querer trabajar con una señal de Salida distinta a la de la Entrada, deberá solicitarse al fabricante.

DPS AUTO-AJUSTE EXTERNO



A- Conector alimentación corriente (Voltaje).

B- Conector señales confirmación (libres de tensión).

C- Conector alimentación instrumentación (4/20mA,0/10V,0/20mA o 1/10V).

1- En el conector **C**, hacer un cruce entre el PIN1 (PIN izquierda) y el PIN TIERRA (PIN inferior).

2- En el conector **A**, conectar el voltaje al actuador de la siguiente manera.

VAC: PIN1 (neutro) y PIN2 (fase).

VDC: PIN1 (negativo) y PIN2 (positivo).

*IMPORTANTE: ANTES DE CONECTAR EL CONECTOR "A" AL ACTUADOR, REVISAR QUE EL VOLTAJE COINCIDA CON EL DE LA ETIQUETA PEGADA AL ACTUADOR (PARTE COLOR GRIS).

3- En el conector **C**, deshacer el cruce entre el PIN1 (PIN izquierda) y el PIN TIERRA (PIN inferior).

El actuador realizara una maniobra completa y se quedara en la posición de cerrado.

El actuador ya está listo para conectar la señal de instrumentación en el conector **C**.

DPS J4C 140/300

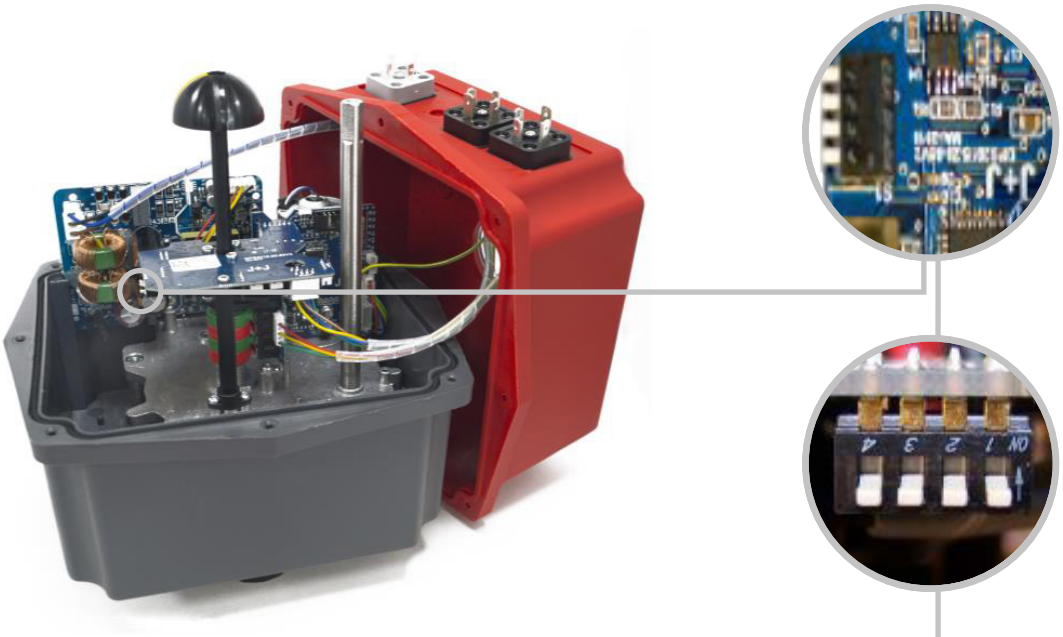


ESPECIFICACIONES

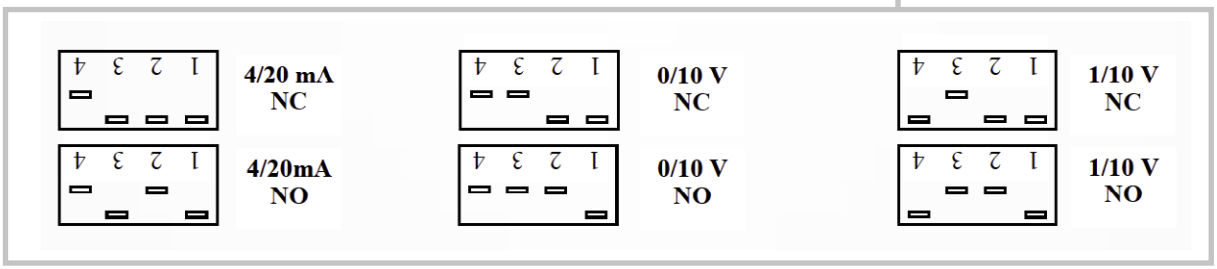
MODELO	S140-B140	S300-B300
Precisión	3 % F.S.	3 % F.S.
Linealidad	2 % F.S.	2 % F.S.
Histéresis	3 % F.S.	3 % F.S.
Impulsos a 4/20mA	Min. 150 steps 90^0	Min. 150 steps 90^0
Impulsos a 0/10V	Min. 98 steps 90^0	Min. 98 steps 90^0
Impulsos a 0/20mA	Min. 150 steps 90^0	Min. 150 steps 90^0
Impulsos 1/10V	Min. 87 steps 90^0	Min. 87 steps 90^0
Impedancia señal entrada 4/20mA o 0/20mA	100 Ohm	100 Ohm
Impedancia señal entrada 0/10V o 1/10V	25 KOhm	25 KOhm
CLASE	B+C to E DIN EN 15714 Inching + Modulation	
PESO	4,750 Kg	

F.S. Se refiere a todo el rango de medición

DPS J4C 140/300



Aplicar la configuración necesaria para cada aplicación:
Posibles configuraciones:

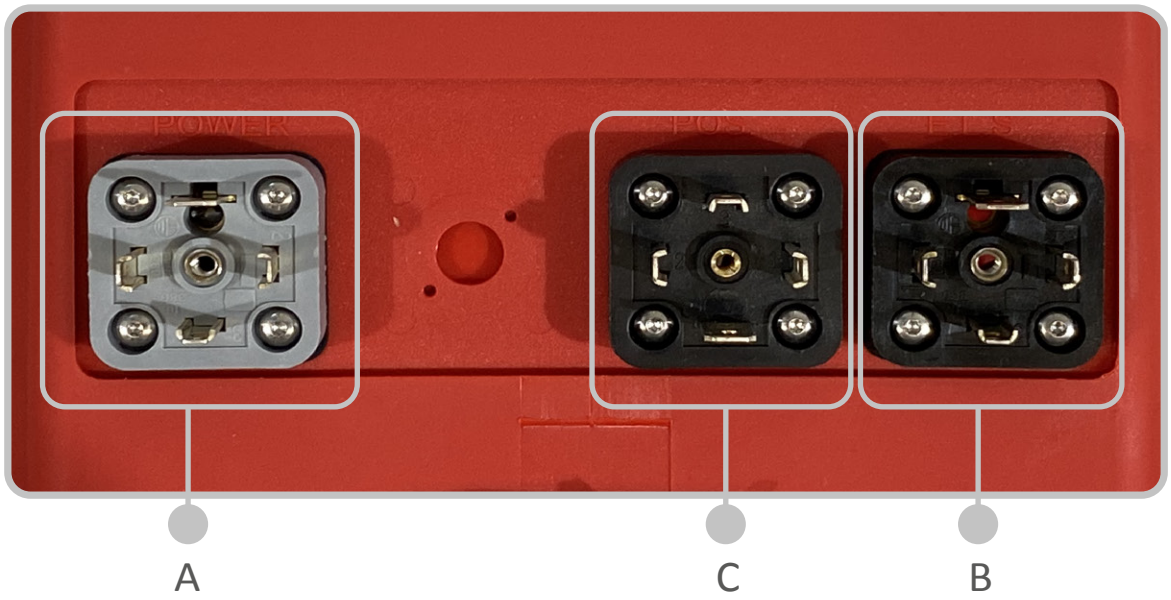


Las configuraciones mediante DIPs tendran las mismas selñales de Entrada y de Salida.
P.e.: Configurada señal de Entrada 4/20mA-señal de Salida 4/20mA.
Existe la posibilidad de trabajar con señales distintas, pero deberan configurarse desde fábrica.

OTRAS OPCIONES A CONFIGURAR EN FABRICA O CON INTERFACE J4C	
SOLO SALIDA	4/20 mA, 0/10 V, 0/20 mA, 1/10 V
ENTRADA Y SALIDA	4/20 mA, 0/10 V, 0/20 mA, 1/10 V
PARO MOTOR, A FALTA DE INSTRUMENTACIÓN	4/20mA, 1/10V

En caso de querer trabajar con una señal de Salida distinta a la de la Entrada, deberá solicitarse al fabricante.

DPS AUTO-AJUSTE EXTERNO



A- Conector alimentación corriente (Voltaje).

B- Conector señales confirmación (libres de tensión).

C- Conector alimentación instrumentación (4/20mA, 0/10V, 0/20mA o 1/10V).

1- En el conector **C**, hacer un cruce entre el PIN1 (PIN izquierda) y el PIN TIERRA (PIN inferior).
2- En el conector A, conectar el voltaje al actuador de la siguiente manera.
VAC: PIN1 (neutro) y PIN2 (fase).
VDC: PIN1 (negativo) y PIN2 (positivo).

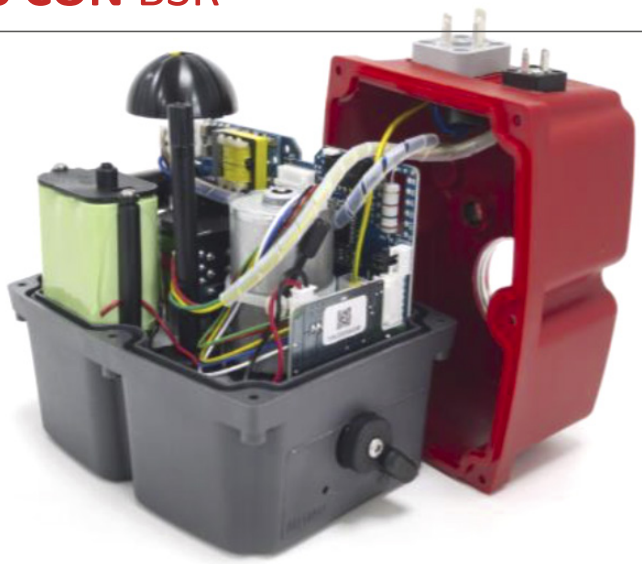
*IMPORTANTE: ANTES DE CONECTAR EL CONECTOR “A” AL ACTUADOR, REVISAR QUE EL VOLTAJE COINCIDA CON EL DE LA ETIQUETA PEGADA AL ACTUADOR (PARTE COLOR GRIS).

3- En el conector C, deshacer el cruce entre el PIN1 (PIN izquierda) y el PIN TIERRA (PIN inferior).

El actuador realizará una maniobra completa y se quedará en la posición de cerrado.
El actuador ya está listo para conectar la señal de instrumentación en el conector **C**.

ACTUADORES ELÉCTRICOS CON BSR

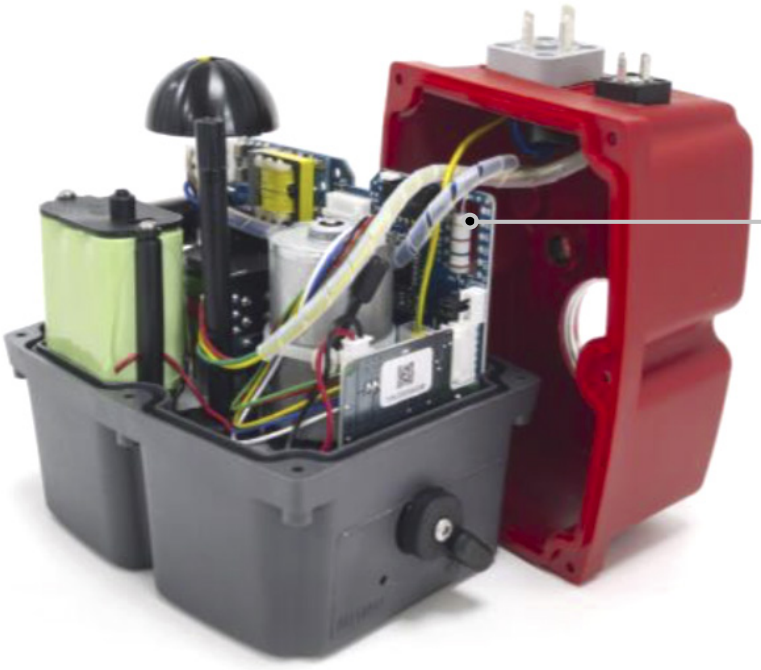
BSR J4C 20/85

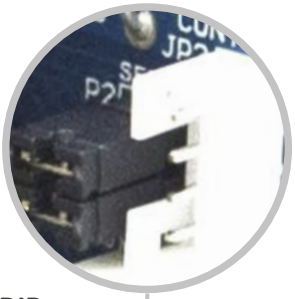


ESPECIFICACIONES

MODELO	S20-B20	S35-B35	S55-B55	S85-B85
No de Maniobras sin recargar, con batería 100% de carga	Hasta descarga de batería	Hasta descarga de batería	Hasta descarga de batería	Hasta descarga de batería
Tiempo de recarga/ maniobra.	15 min	21 min	48 min	58 min
Consumo de batería/maniobra.	2,2 W	3,0 W	3,0 W	3,0 W
Tiempo de carga completa 100%	28 h	28 h	28 h	28 h
Capacidad nominal +/- 5%	2200 mA	2200 mA	2200 mA	2200 mA
Configuración NA o NC (*)	Jumper	Jumper	Jumper	Jumper
Consumo/una maniobra con batería	10,1 mA	14 mA	31,6 mA	38.6 mA
Carga batería	40 mA/h	40 mA/h	40 mA/h	40 mA/h
Peso	2,000 Kg	2,000 Kg	2,500 Kg	3,000 Kg

CONFIGURACIONES	A	B
POSICION PREFERENTE A FALLO DE CORRIENTE	(NC) NORMALMENTE CERRADA	(NA) NORMALMENTE ABIERTA





Jumper 1 **SELDIR**

Configuración NC

NC- Si deseamos que el actuador, a fallo de corriente CIERRE, es necesario insertar el **jumper 1** en la posición SELDIR.

Configuración NA

NA- Si deseamos que el actuador, a fallo de corriente ABRA, comprobar que en la posición SELDIR, no tenga el **jumper 1** montado.

(*) Configuración NA o NC

BSR J4C 140/300

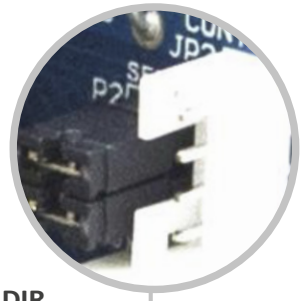


ESPECIFICACIONES

MODELO	S140-B140	S300-B300
No de Maniobras sin recargar, con batería 100% de carga	Hasta descarga de batería	Hasta descarga de batería
Tiempo de recarga/ maniobra.	30 min	50 min
Consumo de batería/maniobra.	23 W	23 W
Tiempo de carga completa 100%	54 h	54 h
Capacidad nominal +/- 5%	2200 mA	2200 mA
Configuración NA o NC (*)	Jumper	Jumper
Consumo/una maniobra con batería	15,1 mA	25,7 mA
Carga batería	40 mA/h	40 mA/h
Peso	5,090 Kg	

CONFIGURACIONES	A	B
POSICION PREFERENTE A FALLO DE CORRIENTE	(NC) NORMALMENTE CERRADA	(NA) NORMALMENTE ABIERTA





Jumper 1 **SELDIR**

Configuración NC

NC- Si deseamos que el actuador, a fallo de corriente CIERRE, es necesario insertar el **jumper 1** en la posición SELDIR.

Configuración NA

NA- Si deseamos que el actuador, a fallo de corriente ABRA, comprobar que en la posición SELDIR, no tenga el **jumper 1** montado.

(*) Configuración NA o NC

05 KIT DPS J4C 20/85

El **DPS** es un accesorio para los actuadores eléctricos J4C que los convierte en posicionador de válvulas servo controladas.

El **DPS** es un módulo que incorpora un microprocesador (CPU) el cual controla digitalmente la entrada y la salida de señal analógica y compara ambas con la posición del actuador a fin de establecer una relación uniforme.

Las entradas analógicas son enviadas a la CPU donde son procesadas en continua comparación con la posición del actuador lo cual permite obtener un muy alto grado de sensibilidad y una muy alta repetitividad de posición (ver características).



EXTERIOR CAJA



INTERIOR CAJA

ESPECIFICACIONES

MODELO	S20-B20	S35-B35	S55-B55	S85-B85
Precisión	3 % F.S.	3 % F.S.	3 % F.S.	3 % F.S.
Linealidad	2 % F.S.	2 % F.S.	2 % F.S.	2 % F.S.
Histéresis	3 % F.S.	3 % F.S.	3 % F.S.	3 % F.S.
Impulsos a 4/20mA	Min.142 impul 90º	Min.142 impul 90º	Min.142 impul 90º	Min.142 impul 90º
Impulsos a 0/10V	Min. 88 impul 90º	Min. 88 impul 90º	Min. 88 impul 90º	Min. 88 impul 90º
Impulsos a 0/20mA	Min.166 imp 90º	Min.166 imp 90º	Min.166 imp 90º	Min.166 imp 90º
Impulsos 1/10V	Min. 85 impul 90º	Min. 85 impul 90º	Min. 85 impul 90º	Min. 85 impul 90º
Impedancia señal entrada 4/20mA o 0/20mA	100 Ohm	100 Ohm	100 Ohm	100 Ohm
Impedancia señal entrada 0/10V o 1/10V	25 KOhm	25 KOhm	25 KOhm	25 KOhm
CLASE	B+C to E DIN EN 15714 Inching + Modulation			
PESO	0,577 Kg			

F.S. Se refiere a todo el rango de medición

INSTRUCCIONES MONTAJE KIT DPS 20/85

COMPONENTES DEL KIT

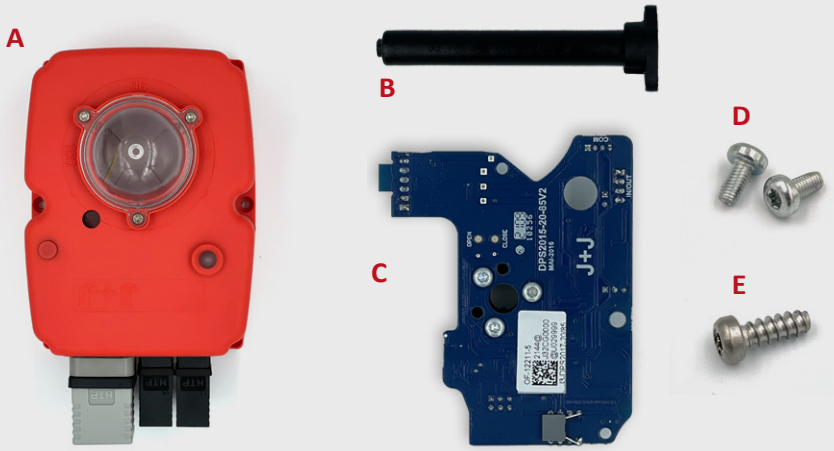
Pieza **A** - 1 Tapa

Pieza **B** - 1 Columna de plástico

Pieza **C** - 1 Electrónica DPS

Pieza **D** - 2 Tornillos rosca chapa

Pieza **E** - 1 Tornillo rosca plástico



* Rellenar el documento adjunto al KIT y enviarlo al número de fax (93 871 32 72) o por e-mail: info@jjbcn.com

PREPARACIÓN DE LA TAPA:

La tapa del kit, viene montada para poder tapar J4C-20, 35 y 55. En caso de necesitar una tapa para un J4C85, seguir las siguientes instrucciones:







PARA EVITAR AVERIAS SIGA ESTAS INSTRUCCIONES CUIDADOSAMENTE

MUY IMPORTANTE!!!! ANTES DE CONECTAR EL ACTUADOR A LA CORRIENTE, REVISAR QUE EL VOLTAJE COINCIDA CON EL DE LA ETIQUETA PEGADA AL ACTUADOR.

PARA CONVERTIR UN ACTUADOR ELECTRICO STANDARD J4C (ON-OFF) EN UN ACTUADOR CON POSICIONADOR, PROCEDER DE LA SIGUIENTE MANERA:

1



Desatornillar el tornillo que fija el volante y retirarlo.

2



Desatornillar el tornillo que fija el volante y retirarlo.

3



Retirar cuidadosamente la tapa.

4



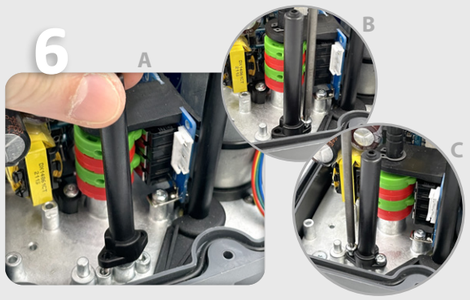
Desconectar el cableado de la tapa que está conectado a la electrónica. (Fig. A, B y C).

5



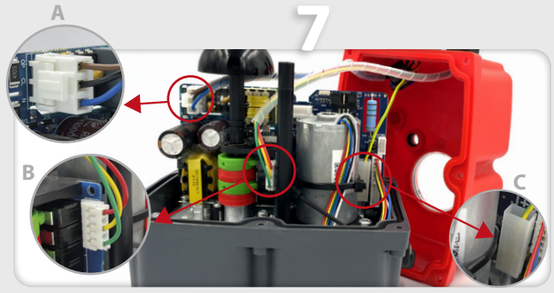
Retirar cuidadosamente el indicador visual de posición.

6



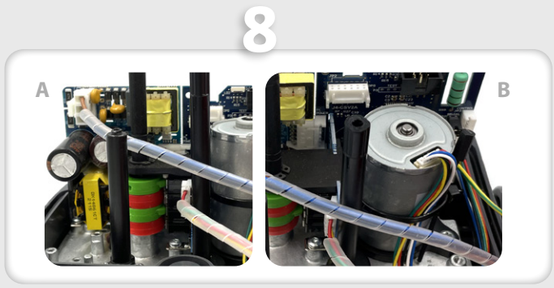
Fijar la columna de plástico (Pieza B) a la chapa del actuador, mediante 2 tornillos rosca chapa (Pieza D). (Fig. A, B y C).

7



Coger la tapa del kit DPS (Pieza A) y conectar el cableado según (Fig. A, B y C).

8



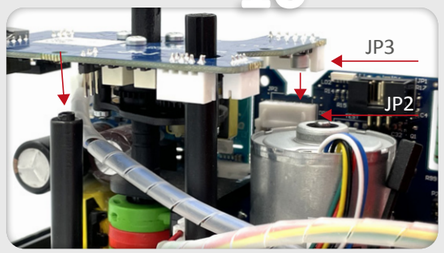
Situar el cableado de la tapa, según (Fig. A y B).

9



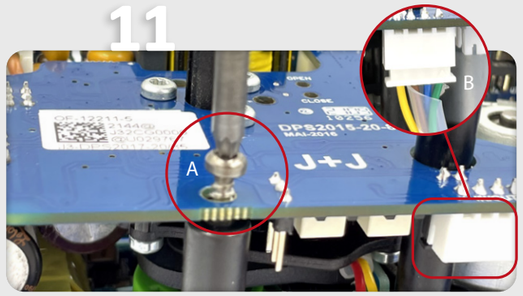
Montar la electrónica DPS (Pieza C), haciendo coincidir la hendidura del eje con la chaveta del engranaje central.

10



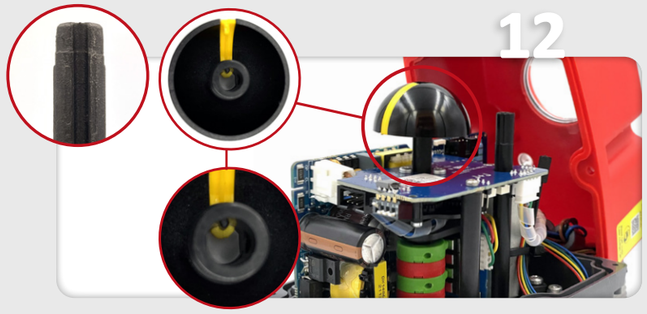
Introducirla hasta que el conector de la electrónica DPS (JP3) esté conectado con el conector (JP2) de la electrónica del actuador.

11



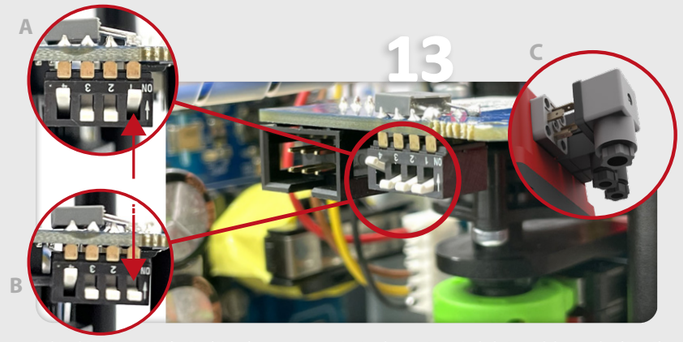
Fijar la electrónica DPS (Pieza C) a la columna de plástico (Pieza B) con el tornillo rosca plástico (Pieza E) (Fig. A).
Insertar el cable sobrante de la tapa (Pieza A) en la base conector de la electrónica DPS (Pieza C) (Fig. B).

12



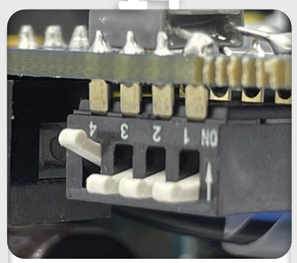
Insertar cuidadosamente el indicador visual de posición, haciendo coincidir la chaveta interior con la hendidura del eje.

13

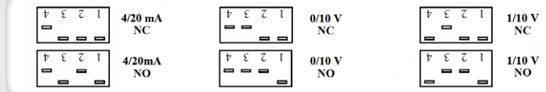


Subir el DIP 1 a posición ON (Fig. A), conectar corriente al conector gris de la tapa del actuador (Fig. C).
Colocar el DIP 1 en la posición anterior (Fig.B) y esperar a que el actuador realice una maniobra completa.
Desconectar la corriente del conector gris de la tapa del actuador.

14



Configurar los DIPs, según la señal de instrumentación



15



Montar la tapa, con cuidado de no aprisionar los cables.

16



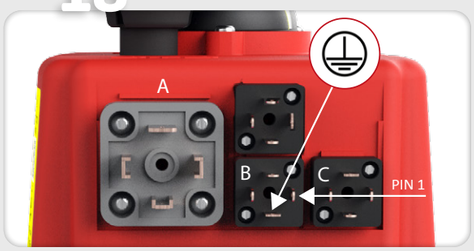
Fijar los 8 tornillos de unión entre la tapa y el cuerpo.

17



Montar y fijar el volante en el eje, haciendo coincidir el perfil del volante con el del eje.

18



Montar y fijar los conectores a la tapa (Fig.18). Comprobar que entre la base y el conector se ha colocado una junta previamente.

Autoajuste externo: solo realizar en caso necesario

- En la base conector B: Hacer un cruce entre el PIN1 y el PIN TIERRA. **(Fig.19)**
- En la base conector A: Conectar corriente.
- En la base conector B: Deshacer el cruce entre el PIN1 y el PIN TIERRA.

El actuador realizara una maniobra completa. Conectar y fijar el conector exterior B al actuador. El actuador ya está listo para trabajar.

INDEX

KIT DPS J4C 140/300

El **DPS** es un accesorio para los actuadores eléctricos J4C que los convierte en posicionador de válvulas servo controladas.

El **DPS** es un módulo que incorpora un microprocesador (CPU) el cual controla digitalmente la entrada y salida de señal analógica y compara ambas con la posición del actuador a fin de establecer una relación uniforme.

Las entradas analógicas son enviadas a la CPU donde son procesadas en continua comparación con la posición del actuador lo cual permite obtener un muy alto grado de sensibilidad y una muy alta repetitividad de posición (ver características).



EXTERIOR CAJA



INTERIOR CAJA

ESPECIFICACIONES

MODELO	S140-B140	S300-B300
Precisión	3 % F.S.	3 % F.S.
Linealidad	2 % F.S.	2 % F.S.
Histéresis	3 % F.S.	3 % F.S.
Impulsos a 4/20mA	Min.150 impul 9^0	Min.150 impul 9^0
Impulsos a 0/10V	Min. 98 impul 90°	Min. 98 impul 90°
Impulsos a 0/20mA	Min.150 imp 90°	Min.150 imp 90°
Impulsos 1/10V	Min. 87 impul 90°	Min. 87 impul 90°
Impedancia señal entrada 4/20mA o 0/20mA	100 Ohm	100 Ohm
Impedancia señal entrada 0/10V o 1/10V	25 KOhm	25 KOhm
CLASE	B+C E DIN EN 15714 Inching + Modulation	
PESO	0,963 Kg	

F.S. Se refiere a todo el rango de medición

INSTRUCCIONES MONTAJE KIT DPS 140/300

COMPONENTES DEL KIT

Pieza **A** - 1 Tapa

Pieza **B** - 1 Columna de plástico

Pieza **C** - 1 Electrónica DPS

Pieza **D** - 2 Tornillos rosca chapa

Pieza **E** - 1 Tornillo rosca plástico

Pieza **F** - 1 Etiqueta esquema eléctrico

A



B



C



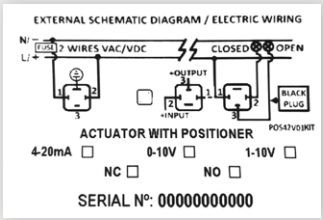
D



E



F



* Rellenar el documento adjunto al KIT y enviarlo al número de fax (93 871 32 72) o por e-mail: info@jjbcn.com

* Recordar enganchar la etiqueta (F) en el actuador.

PARA EVITAR AVERIAS SIGA ESTAS INSTRUCCIONES CUIDADOSAMENTE

MUY IMPORTANTE!!!! ANTES DE CONECTAR EL ACTUADOR A LA CORRIENTE, REVISAR QUE EL VOLTAJE COINCIDA CON EL DE LA ETIQUETA PEGADA AL ACTUADOR.

PARA CONVERTIR UN ACTUADOR ELECTRICO STANDARD J4C (ON-OFF) EN UN ACTUADOR CON POSICIONADOR, PROCEDER DE LA SIGUIENTE MANERA:

1



Desatornillar el tornillo que fija el volante y retirarlo.

2



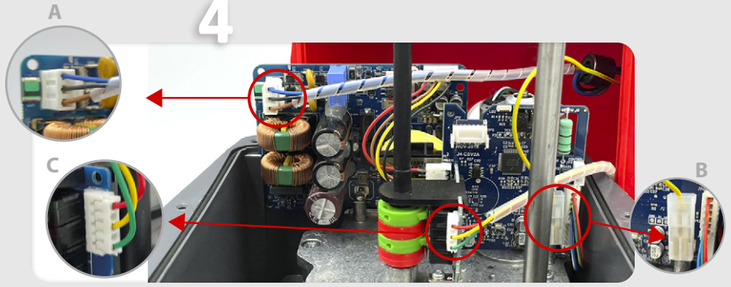
Desatornillar los 8 tornillos de unión entre la tapa y el cuerpo.

3



Retirar cuidadosamente la tapa.

4



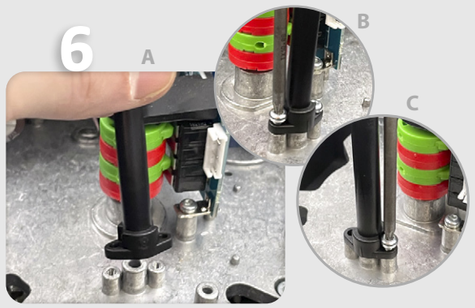
Desconectar el cableado de la tapa que está conectado a la electrónica. (Fig. 5A, 5B y 5C).

5



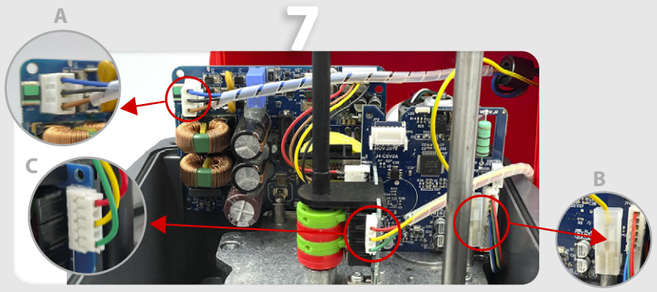
Retirar cuidadosamente el indicador visual de posición.

6



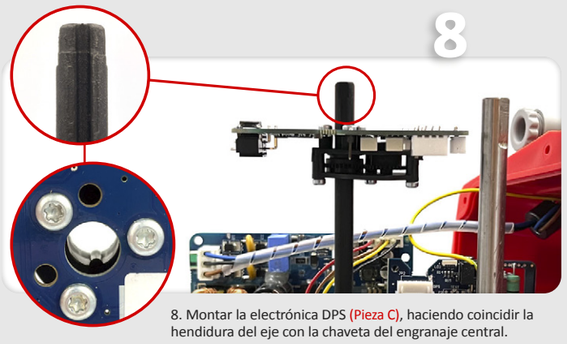
Fijar la columna de plástico (Pieza B) a la chapa del actuador (Fig. 7A) mediante 2 tornillos rosca chapa (Pieza D) (Fig. 7B y 7C).

7



Coger la tapa del kit DPS (Pieza A) y conectar el cableado según (Fig. 8A, 8B y 8C).

8



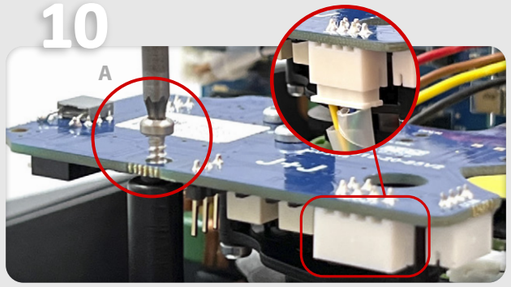
8. Montar la electrónica DPS (Pieza C), haciendo coincidir la hendidura del eje con la chaveta del engranaje central.

9



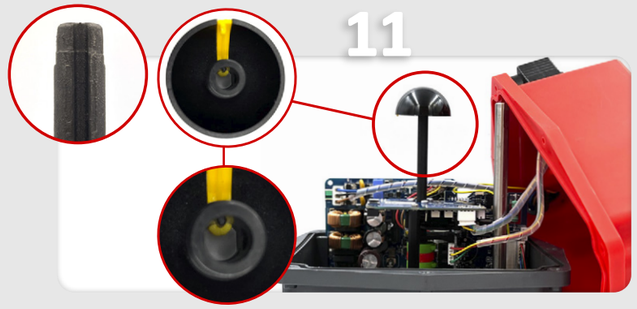
Introducirla hasta que el conector de la electrónica DPS (JP3) esté conectado con el conector(JP2) de la electrónica del actuador.

10



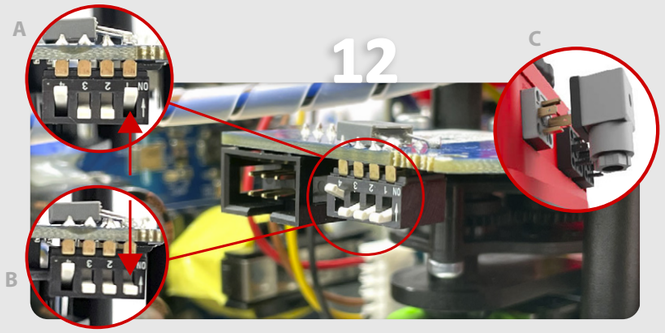
Fijar la electrónica DPS (Pieza C) a la columna de plástico (Pieza B) con el tornillo rosca plástico (Pieza E) (Fig. 10A).
Insertar el cable sobrante de la tapa (Pieza A) en la base conector de la electrónica DPS (Pieza C) (Fig. 10B).

11



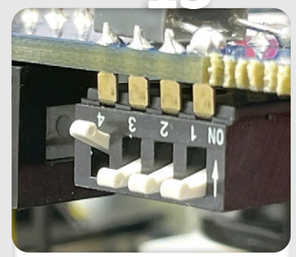
Insertar cuidadosamente el indicador visual de posición, haciendo coincidir la chaveta interior con la hendidura del eje.

12

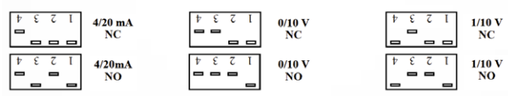


Subir el DIP 1 a posición ON (Fig. A), conectar corriente al conector gris de la tapa del actuador (Fig. C). Colocar el DIP 1 en la posición anterior (Fig. B) y esperar a que el actuador realice una maniobra completa. Desconectar la corriente del conector gris de la tapa del actuador.

13



Configurar los DIPs, según la señal de instrumentación



14



Montar la tapa, con cuidado de no aprisionar los cables.

15



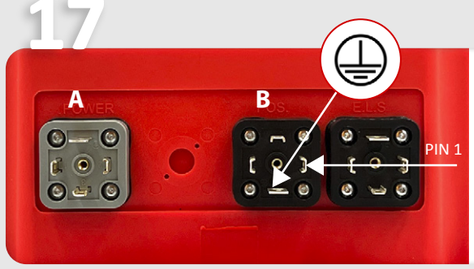
Fijar los 8 tornillos de unión entre la tapa y el cuerpo.

16



Montar y fijar el volante en el eje, haciendo coincidir el perfil del volante con el del eje.

17



Montar y fijar los conectores a la tapa (Fig.17). Comprobar que entre la base y el conector se ha colocado una junta previamente.

Autoajuste externo: solo realizar en caso necesario

- En la base conector B: Hacer un cruce entre el PIN1 y el PIN TIERRA. **(Fig.19)**
- En la base conector A: Conectar corriente.
- En la base conector B: Deshacer el cruce entre el PIN1 y el PIN TIERRA.

El actuador realizara una maniobra completa. Conectar y fijar el conector exterior B al actuador. El actuador ya está listo para trabajar.

INDEX

KIT BSR J4C 20/85

El sistema de seguridad BSR es un automatismo que, incorporado a los actuadores J4C permite, en caso de interrupción de la alimentación eléctrica, situar la válvula en posición preferente predeterminada NC o NC.

En el interior del actuador se encuentra situada la tarjeta del circuito BSR más el bloque de baterías que se encuentra en carga continua, lo que permite accionar el actuador, en caso necesario, cuando la unidad detecta un fallo de suministro eléctrico.

Hay que tener en cuenta que no se trata de un actuador "simple efecto" , pero que en caso de que la válvula se encuentre en posición no preferente, el sistema BSR, mediante las baterías, accionará la válvula hasta situarla en la posición predeterminada como preferente, actuando como un actuador "simple efecto".



EXTERIOIR CAJA



INTERIOR CAJA

MODELO	S20-B20	S35-B35	S55-B55	S85-B85
Nº de Maniobras sin recargar, con batería 100% de carga	Hasta descarga de batería	Hasta descarga de batería	Hasta descarga de batería	Hasta descarga de batería
Tiempo de recarga/ maniobra.	15 min	21 min	48 min	58 min
Consumo de batería/maniobra.	2,2 W	3,0 W	6,8 W	8,3 W
Tiempo de carga completa 100%	28 h	28 h	28 h	28 h
Capacidad nominal +/- 5%	2200 mA	2200 mA	2200 mA	2200 mA
Configuración NA o NC (*)	Jumper	Jumper	Jumper	Jumper
Consumo/una maniobra con batería	10,1 mA	14 mA	31,6 mA	38,6 mA
Carga batería	40 mA/h	40 mA/h	40 mA/h	40 mA/h
Peso	0,309 Kg			

INSTRUCCIONES MONTAJE KIT BSR 20/85

AVISO MUY IMPORTANTE:

SEGUIR PASO A PASO ESTAS INSTRUCCIONES. SI EL CONECTOR DE LA BATERIA ESTA CONECTADO A LA ELECTRÓNICA DEL BSR, ANTES DE LLEGAR AL PUNTO 7, LA ELECTRÓNICA PUEDE DAÑARSE.

COMPONENTES DEL KIT

Pieza A - 1 Electrónica BSR

Pieza B - 1 Soporte inferior batería

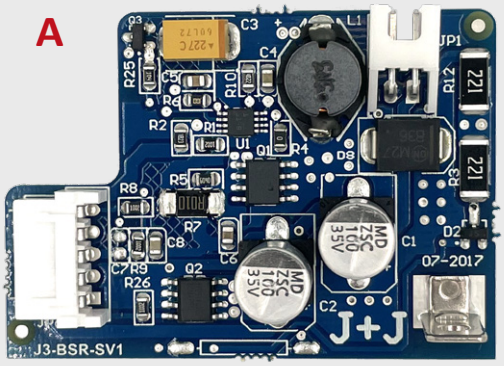
Pieza C - 1 Batería.

Pieza D - 1 Soporte superior batería

Pieza E - 3 Tornillos rosca chapa

Pieza F - 2 Tornillos rosca plástico

A



B



C



D



E



F



* Rellenar el documento adjunto al KIT y enviarlo al número de fax (93 871 32 72) o por e-mail: info@jjbcn.com

1



Desatornillar el tornillo que fija el volante y retirarlo.

2



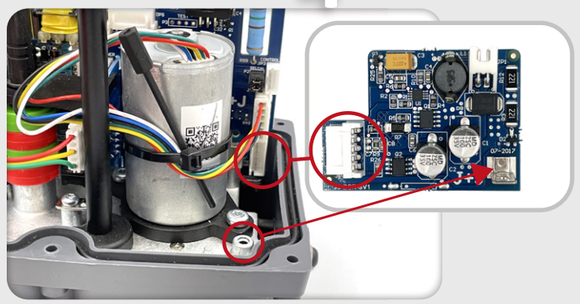
Desatornillar los 6 tornillos de unión entre la tapa y el cuerpo.

3



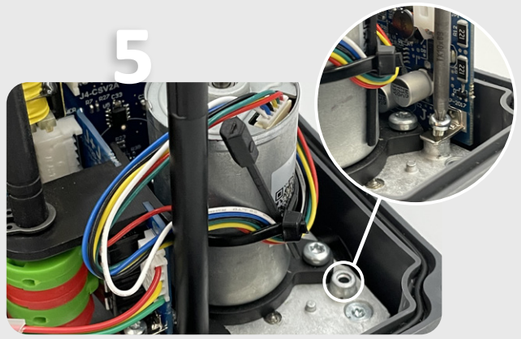
Separar la tapa de la base del actuador, para poder instalar el kit

4



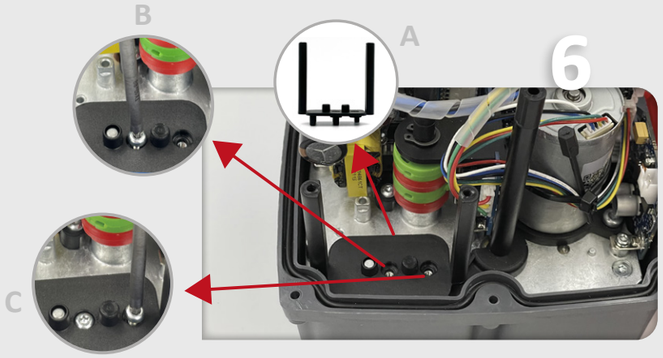
Enchufar la electrónica BSR (Pieza A) a la electrónica del actuador mediante el conector señalado en la figura.

5



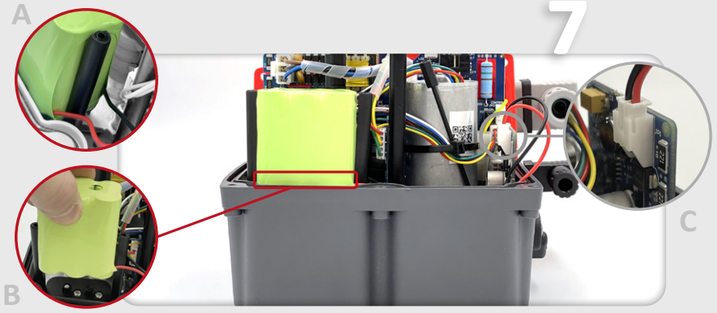
Fijar la eletrónica a la chapa metálica del actuador, mediante un tornillo rosca chapa (Pieza E).

6



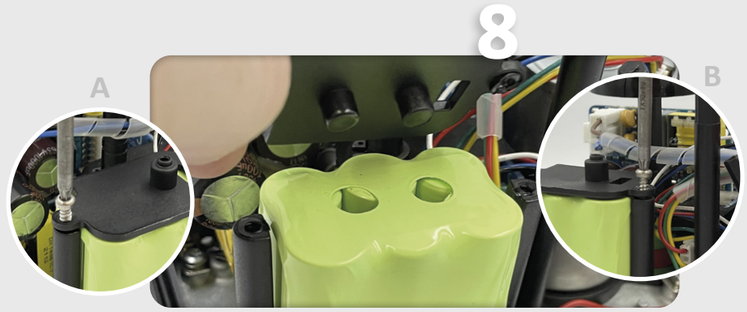
Situar el soporte inferior de la batería (Pieza B) según imagen (Fig. 6A) y fijarlo mediante 2 tornillos rosca chapa (Pieza E) (Fig. 6B y 6C).

7



Encajar la batería (Pieza C) en el soporte inferior batería (Pieza B) (Fig. 7B).
Los cables de la batería deben quedar en la parte inferior. Situar los cables según imagen (Fig. 7A).
Conectar los cables de la batería a la electrónica BSR (Pieza A) (Fig. 7C).

8



Colocar el soporte superior batería (Pieza D) y fijarlo a las columnas del soporte inferior batería (Pieza B) mediante 2 tornillos rosca plástico (Pieza F) (Fig. A y B).

9



Configuración del BSR NO o NC (Fig.9):
NC (normalmente cerrado) jumper SELDIR conectado.
NO (normalmente abierto) jumper SELDIR desconectado.

10



Montar la tapa, con cuidado de no aprisionar los cables.

11



Atornillar los 6 tornillos que unen la tapa al cuerpo del actuador.

12



Situar el volante en el eje del actuador y fijarlo.

INDEX

KIT BSR J4C 140/300

El sistema de seguridad BSR es un automatismo que, incorporado a los actuadores J4C permite, en caso de interrupción de la alimentación eléctrica, situar la válvula en posición preferente predeterminada NC o NO.

En el interior del actuador se encuentra situada la tarjeta del circuito BSR más el bloque de baterías que, se encuentra en carga continua, lo que permite accionar el actuador, en caso necesario, cuando la unidad detecta un fallo de suministro eléctrico.

Hay que tener en cuenta que no se trata de un actuador “simple efecto” , pero que en caso de que la válvula se encuentre en posición no preferente, el sistema BSR, mediante las baterías, accionará la válvula hasta situarla en la posición predeterminada como preferente, actuando como un actuador “simple efecto”.



EXTERIOR CAJA



INTERIOR CAJA

MODELO	S140-B140	S300-B300
Nº de Maniobras sin recargar, con batería 100% de carga	Hasta descarga de batería	Hasta descarga de batería
Tiempo de recarga/ maniobra.	30 min	50 min
Consumo de batería/maniobra.	23 W	23 W
Tiempo de carga completa 100%	54 h	54 h
Capacidad nominal +/- 5%	2200 mA	2200 mA
Configuración NA o NC (*)	Jumper	Jumper
Consumo/una maniobra con batería	15,1 mA	25,7 mA
Carga batería	40 mA/h	40 mA/h
Peso	0,487 Kg	

INSTRUCCIONES MONTAJE KIT BSR 140/300

AVISO MUY IMPORTANTE:

SEGUIR PASO A PASO ESTAS INSTRUCCIONES. SI EL CONECTOR DE LA BATERIA ESTA CONECTADO A LA ELECTRÓNICA DEL BSR, ANTES DE LLEGAR AL PUNTO 4, LA ELECTRÓNICA PUEDE DAÑARSE.

COMPONENTES DEL KIT

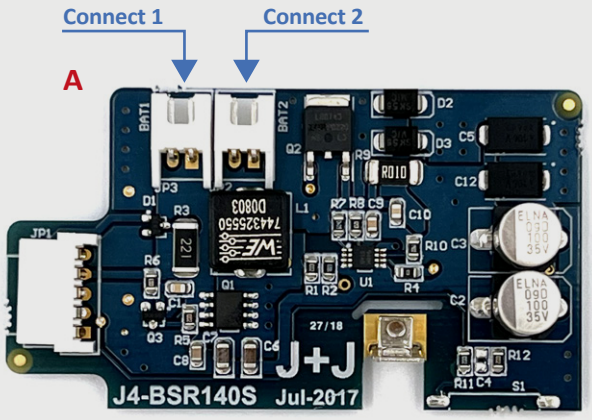
Pieza A - 1 Electrónica BSR

Pieza B - 2 Soportes batería

Pieza C - 2 Baterías

Pieza D - 3 Tornillos rosca chapa

Pieza E - 1 Brida plástico



B





D



E



* Rellenar el documento adjunto al KIT y enviarlo al número de fax (93 871 32 72) o por e-mail: info@jjbcn.com

1



Desatornillar el tornillo que fija el volante y retirarlo

2



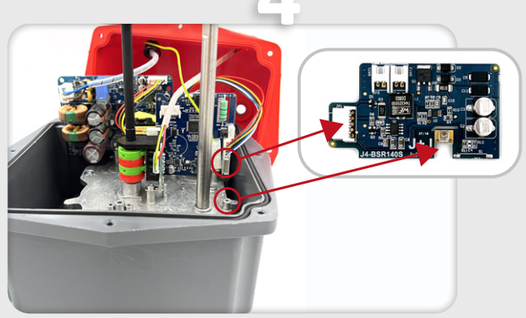
Desatornillar los 8 tornillos de unión entre la tapa y el cuerpo.

3



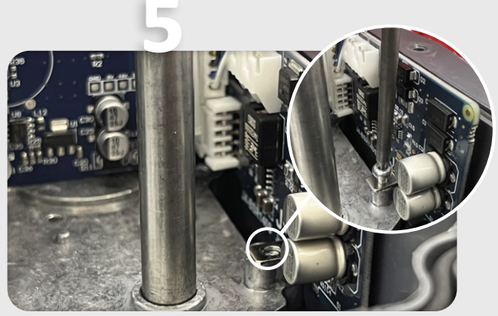
Separar la tapa de la base del actuador, para poder instalar el kit.

4



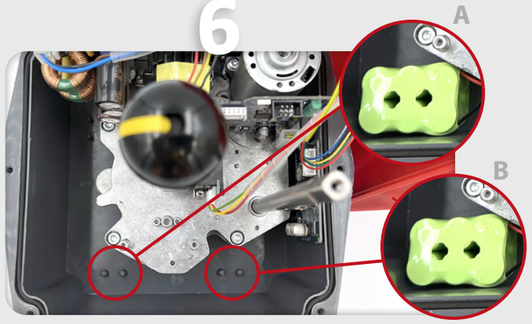
Enchufar la electrónica BSR (Pieza A) a la electrónica del actuador mediante el conector señalado en la figura.

5



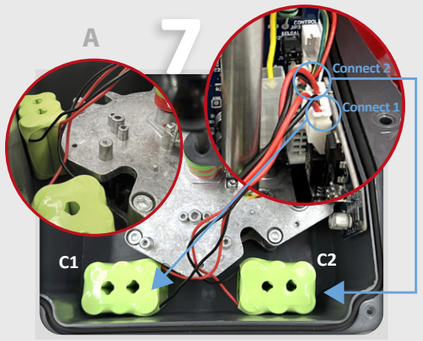
Fijar la electrónica a la chapa metálica del actuador, mediante un tornillo rosca chapa (Pieza D).

6



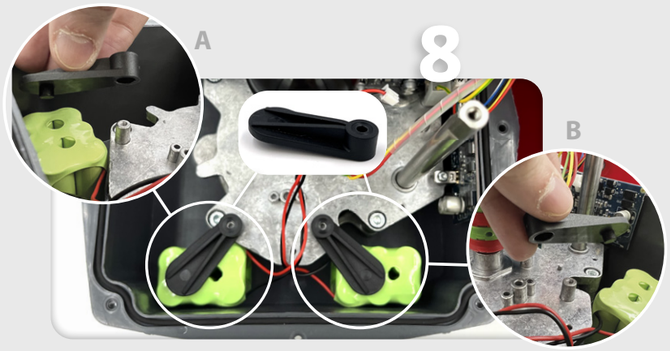
Situar las dos baterías (Pieza C) según imagen (Fig. 6A y 6B).

7



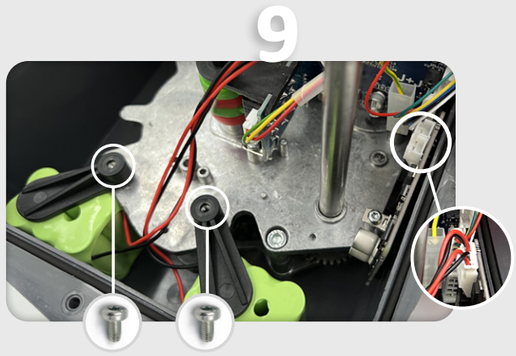
Situar los cables por la parte posterior de las baterias.
Conectar Bateri C1 en connect 1.
Conectar Bateri C2 en connect 2.

8



Situar los dos soportes batería (Pieza B) según imagen.

9



Fijar los soportes batería (Pieza B) mediante dos tornillos rosca chapa (Pieza D).
Conectar los cables de la batería a la electrónica BSR (Pieza A) (Fig. 8C).

10



Fijar los cables de las 2 baterías (Pieza C) mediante la brida de plástico (Pieza E).
Cortar el trozo de brida de plástico (Pieza E) sobrante.

11



Montar la tapa, con cuidado de no aprisionar los cables.

12



Atornillar los 8 tornillos que unen la tapa al cuerpo del actuador.

13



Situar el volante en el eje del actuador y fijarlo.

INDEX

KIT INTERFACE



Mediante el uso del cable INTERFACE KIT establecemos la comunicación con el actuador, leemos los parámetros y cambiamos los valores de configuración.

INSTALACIÓN PROGRAMA INTERFACE PARA PC

Descargar programa interface en:
https://www.dropbox.com/sh/4qgczg8zspwtehc/AABD0TkZouJ2-DXxidzk8Jera?dl=0

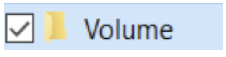
1 · Una vez descargado el archivo



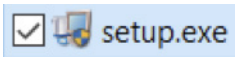
2 · hay que descomprimirlo



3 · abrir la carpeta

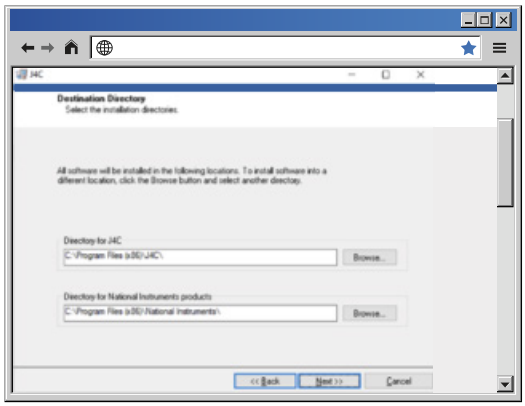


4 · ejecutar el archivo

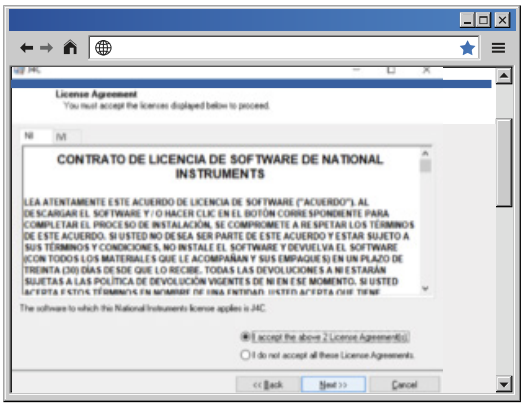


5· Se iniciará la instalación del programa

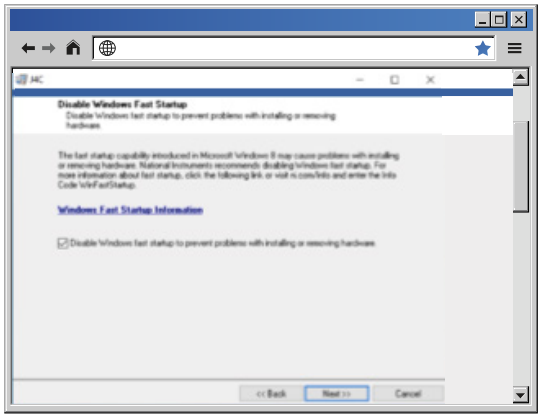
5.1 Presionar “Next”



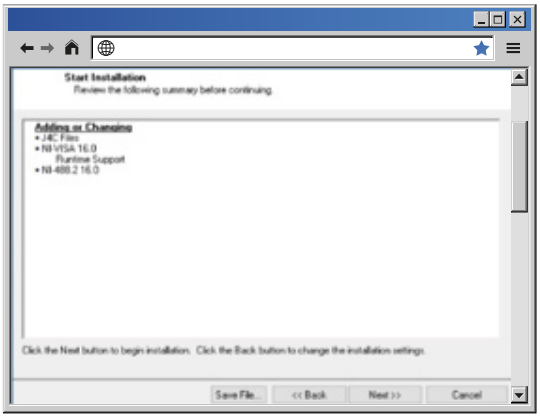
5.2 Presionar “Next”



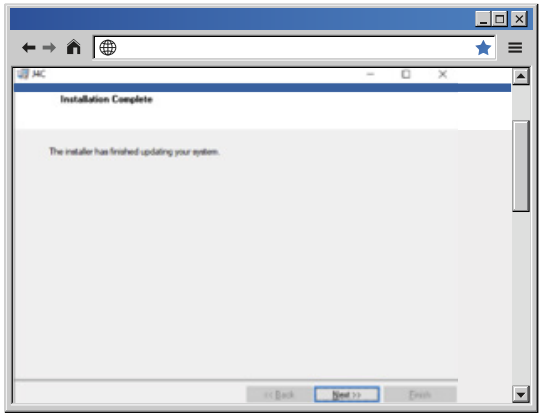
5.3 Presionar “Next”



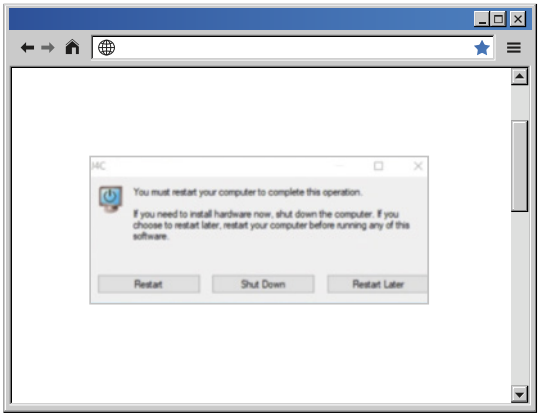
5.4 Presionar “Next”



5.5 Presionar “Next”

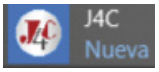


5.6 Presionar “Restart”



6 · El programa ya está instalado

7 · Ir a “Inicio”, “Todas la aplicaciones” y buscar la carpeta 

8 · Abrir 

CONEXIÓN CABLE INTERFACE CON ACTUADOR ELÉCTRICO J4C

KIT INTERFACE J4C



1 · Retirar el cable interface de la caja del KIT.



2 · Coger un actuador de la serie J4C, retirar la tapa y **conectar un extremo del cable interface en el conector** indicado en la (imagen 1) y el otro **en un conector USB del PC** (imagen 2).

J4C 20/85





J4C 140/300



Imagen 1



Imagen 2



FUNCIONAMIENTO PROGRAMA INTERFACE

FUNCIONAMIENTO DEL PROGRAMA INTERFACE, SOLO PARA ACTUADORES ELÉCTRICOS DE LA SERIE J4 Y J4C.

1 · Abrir programa y se abrirá la siguiente pantalla:





En la pantalla se visualizan dos indicadores rojos.

El primero nos indica que el conector USB del cable interface, no está conectado al PC. Al conectarlo el indicador se pondrá en verde.

El segundo indicador nos indica que hay que conecta el otro extremo del cable interface, en el conector (imagen 1) explicado en la página anterior. Conectarlo y aplicar voltaje al actuador, según el esquema adjunto a la tapa del actuador. Ahora el indicado se pondrá en verde.

Para seleccionar el idioma, presionar sobre la opción (CHANGE LENGUAGE) y seleccionar ESPAÑOL y presionar CONTINUAR.





Si presionamos sobre la opción **PARÁMETROS**, se abrirá la siguiente pantalla con todos los parámetros y valores gravados en fabrica.

Breve explicación de cada uno de los parámetros:

Modelo: Este campo puede tener 5 o 6 dígitos. Las unidades, decenas y centenas las descartamos y los dos o tres dígitos restantes nos indica el modelo del actuador.

Versión Placa: Es la versión del software de la electrónica control del actuador.

El resto de parámetros, tienen diferentes valores, para conseguir el óptimo funcionamiento para cada uno de los modelos de actuadores.

En el caso de que se tuviera que modificar alguno de los parámetros, para trabajar de alguna forma especial, enviaríamos un archivo que se tendría que copiar en el PC y tendríamos que:

Presionar **SELEC CONFIG** y se abrirá una pantalla y seleccionaremos el archivo.

Presionar **PROGRAMAR** y el actuador ya tendrá la nueva configuración gravada.

Para volver seleccionar **MENÚ PRINCIPAL**.





Si presionamos sobre la opción **CONTADORES**, se abrirá la siguiente pantalla con todos los contadores. Para ver los valores presionar **LEER**.

Breve explicación de cada uno de los contadores:

Versión Placa: Es la versión del software de la electrónica control del actuador.

Opciones: Es un parámetro interno para la ingenieria.

Maniobras: Es el número de veces que el actuador a pisado el micro de cerrado o de abierto.

Limitaciones: Es el número de veces que el limitador de par se ha activado, debido a que ha se ha excedido del par máximo permitido.

Fin Orden: Es un parámetro interno para la ingenieria.

Error tiempo: Es el número de veces que el motor se ha parado, debido a que el motor se ha puesto en marcha y ha sobrepasado el valor del parámetro Tiempo Manobra y el actuador no ha llegado a la posición de abrir o de cerrar. Normalmente es debido a que el cliente ha posicionado la palanca de desembrague se ha posicionado en la posición MAN para actuar el actuador manualmente.

Alimentaciones: Es el número de veces que el actuador se ha quedado sin corriente.

BSR: Es el número de veces que el actuador ha sido actuador por el sistema BSR, debido a que se ha quedado sin alimentación externa. Para que funcione este contador, es imprescindible, que el actuador lleve montado el sistema BSR.

Para volver seleccionar **MENÚ PRINCIPAL**.





Esta configuración solo es posible si el actuador lleva incorporado el sistema de regulación **DPS**.

Presionamos sobre la opción **DPS PARAM**, se abrirá la siguiente pantalla, para poder configurar el parámetro **Banda Prop**.

Todos los modelos estándar han de llevar gravados la **Banda Prop** con el valor **32**.

Solo en el caso de los modelos S20 o B20 con un tiempo de maniobra de 5 Seg./90º, se tiene que gravar el valor **55**. De no ser así, el sistema de regulación DPS, no funcionará correctamente.

Presionar **LEER**, para saber el valor que hay grabado.

Y presionar **32** o **55** para gravar el valor deseado.

Para volver seleccionar **MENÚ PRINCIPAL**.





Esta configuración solo es posible si el actuador lleva incorporado el sistema de regulación DPS.

Presionamos sobre la opción **DPS CONFIG**, en caso de se abra la siguiente pantalla, se tienen que posicionar los cuatro DIP's que hay situados en la electrónica DPS, en la misma posición en la imagen.



Presionar **MENÚ PRINCIPAL**.

Si presionamos sobre la opción **DPS CONFIG**, se abrirá la siguiente pantalla, con todas las configuraciones posibles en un actuador con DPS (posicionador):

Breve explicación de todas las configuraciones:

Versión: Es la versión del software de la electrónica DPS.

Configuraciones a seleccionar en el MODO OPERACIÓN:

ENTRADA/SALIDA: Con esta opción el actuador con DPS, se posiciona mediante una señal externa en mA o V y automáticamente, el DPS genera una señal de salida de la posición en la que se encuentra.

SOLO SALIDA: Con esta opción, el actuador trabaja igual que un ON-OFF, con el añadido, que te genera una señal de salida en mA o V, que te informa en la posición que se encuentra el actuador.

PARO FALLO INSTRUMENTACIÓN: Esta opción, el actuador trabaja igual que ENTRADA/SALIDA, con la diferencia que en el caso que el actuador pierda la señal de mA o V, el actuador se quedará quieto en la posición que se encuentre. Para esta configuración el actuador solo puede trabajar con señal de 4/20m, 1/10V, 4/12mA y 12/20mA.

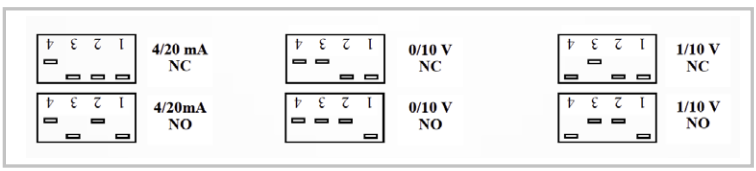
Configuraciones a seleccionar en el MODO OPERACIÓN:

Señal Entrada: Seleccionar la opción, con la señal que se desea trabajar. La señal de salida será igual que la de la Entrada. En el caso de querer trabajar con señales distintas, se tiene que solicitar en fábrica.

NO / NC: En el caso de que el actuador se quede sin señal de Entrada, el actuador ira a la posición preferencial seleccionada: NO = Normalmente Abierto, **NC** = Normalmente Cerrado

Se recomienda configurar la señal de Entrada y NO/NC, mediante la configuración con DIP'S.





INICIALIZAR: Sirve para aplicar los cambios realizados en las configuraciones de **SELECCIÓN ENTRADA.**

AUTO AJUSTE: Si presionas sobre autoajuste, el actuador hará una maniobra completa, y grabara las posiciones de abierto y de cerrado.

Para saber la configuración del DPS, presionar **LEER** y en la tabla te lo indicará.

Para volver seleccionar **MENÚ PRINCIPAL.**





Opciones a seleccionar en el **CONTROL REMOTO:**

En el caso de un **Actuador ON-OFF o DPS solo Salida**, se pueden realizará maniobras presionando las opciones **ABRIR, CERRAR** y **PARAR**. Solo en el caso de que tengas un actuador de tres posiciones, a parte de las opciones anteriormente mencionadas, presionando **PUNTO MEDIO**, el actuador ira a la posición intermedia.

Presionando **ESTADO ACTUAL**, se iluminarán los estados que aplican al actuador.

Para volver seleccionar **MENÚ PRINCIPAL**.

Si presionamos sobre la opción **CONFIGURACIONES CONEXIONES ELÉCTRICAS**, se abrirá la siguiente pantalla con todas las conexiones eléctricas posibles:

En la parte superior, se tiene que seleccionar el sistema de conexionado eléctrico con el que se desea trabajar **(ESTÁNDARD, NO, NC o NANO)**.

Seguido a las opciones a seleccionar, hay una explicación de cada uno de las conexiones eléctricas.

Para volver seleccionar **MENÚ PRINCIPAL**.







Para finalizar presionar **SALIR**.

BLUETOOTH & WIFI

Comunicación BLUETOOTH

Hemos incorporado el sistema de comunicación BLUETOOTH, para poder comunicarnos con nuestros actuadores desde cualquier dispositivo **IOS o ANDROID.**

Dicho sistema aparece como una opción de fábrica en nuestro catálogo.

Desde nuestro móvil o tablet podemos ordenar al actuador que abra/cierre o se pare en un punto, podemos también informarnos de su estado actual, leer parámetros, conocer errores o incidencias, etc.

La comunicación con nuestros dispositivos permanece protegida con una contraseña.

Vía BLUETOOTH detectamos hasta un máximo de 50 actuadores a una distancia máxima de 20 m.

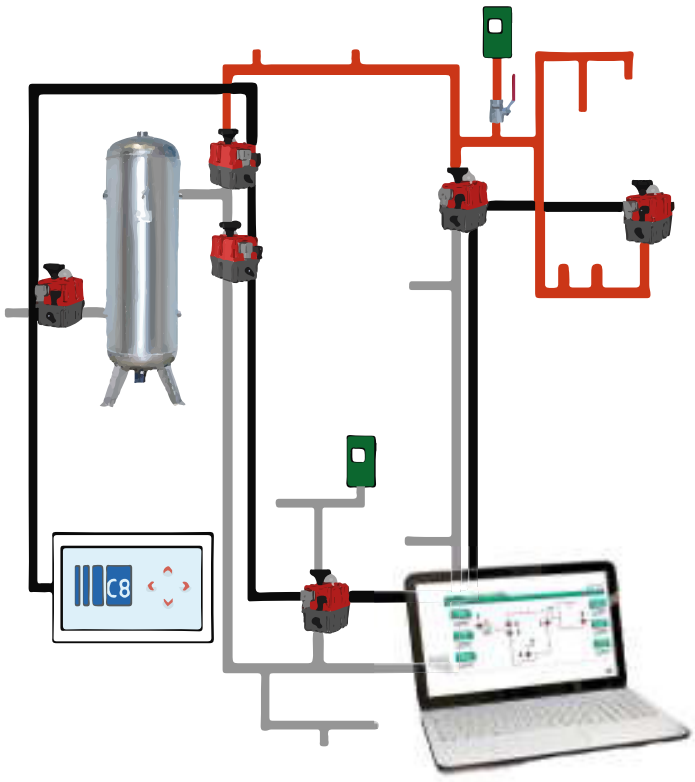


Sectorización MODBUS

· Conecta y listo
· Se puede actuar manualmente sobre el equipo
· Visible desde el cuadro de control, tablet, móvil, PC, dentro y fuera de la planta
· Rápido y flexible, podemos empezar con 3 actuadores y ampliar hasta 32
· Alcance hasta 1.200m
· Puede alimentar localmente los equipos y comunicarlos con cable de datos
· Puede nombrar equipos, hacer un sinóptico de planta, mandar mails alarma

Sectorización INALÁMBRICA

· Conecta y listo, tan solo alimenta el equipo
· Se puede actuar manualmente sobre el equipo
· Visible desde el cuadro de control, tablet, móvil, PC, dentro y fuera de la planta
· Rápido y flexible, podemos empezar con 3 actuadores y ampliar hasta 32
· Desde 50m hasta 1.600m sin repetidores
· Los equipos son emisores y receptores a la vez, creando una malla de comunicación, que permite evitar obstáculos como paredes o interferencias



06 CERTIFICADOS

· IP 67

· Reach Certificate of Compliance

· Rohs Certificate of Compliance

· Certificados CE

· ISO 9001:2015



J.J. BCN INTERNACIONAL, S.A.
Poligono Industrial Sud
C/.De l´Orfeó Català, 7
E – 08440 Cardedeu (Barcelona)
0034938713304
0034938713272

Degrees of protection provided by enclosures (IP CODE)
IEC 60529:1989+AMD1:1999+AMD2:2013 CSV Consolidated version

For our electric actuators of the J4C series.
Type ranges: S20, S35, S55, S85, S140 and S300 – B20, B35, B55, B140 and B300.

In versions: standard, DPS, BSR, DPS + BSR, Pot.

J.J. BCN INTERNACIONAL S.A., as a manufacturer declares herewith, that the above-mentioned part-turn actuators meet the degrees of protection provided by enclosures (IP CODE): UNE 20324:1993 + 1M: 2000 + ERR: 2004 (EN 60529:1991 + ERR: 1993 + A1:2000).

The following harmonized standards have been applied:
UNE-EN 60529:2018

The manufacturer commits to submitting the documents to the competent national authority, via electronic transmission upon request.

The part turn actuators further comply with the requirements of the following directives and the respective approximation of national laws, as well as the respective harmonized standards as listed below:

(1) **Degrees of protection provided by enclosures (IP CODE)**
UNE-EN 60529:2018
IEC 60529:1989+AMD1:1999+AMD2:2013 CSV Consolidated version

IP	67

Cardedeu 2018-10-01

J. Chaves
Technical Manager

Esta declaración no supone ningún tipo de garantía. Se deben observar las instrucciones de seguridad de la documentación del producto suministrada. Esta declaración pierde su validez si en los equipos se realizan cambios no acordados con el fabricante.

J.J. BCN INTERNACIONAL, S.A.
Polígono Industrial Sud
C/.De l´Orfeó Català, 7
E – 08440 Cardedeu (Barcelona)
0034938713304

Original Declaration of Incorporation of Partly Completed Machinery (EC Directive 2006/42/EC) and EC Declaration of Conformity in compliance with the Directives on EMC and Low Voltage

For electric actuators of the series **J4C** type ranges:
S20, S35, S55, S85, S140, S300, B20, B35, B55, B85, B140 & B300

in versions: Standard, DPS, BSR, DPS + BSR, Poti

J.J. BCN INTERNACIONAL S.A. as manufacturer declares herewith, that the above-mentioned part-turn actuator meet the following basic requirements of the EC Machinery Directive 2006/42/EU: Annex I. articles
1.1.2, 1.1.3, 1.1.5, 1.2.1, 1.2.6, 1.3.1, 1.3.7, 1.5.1, 1.6.3, 1.7.1, 1.7.3, 1.7.4

The following harmonised standards within the meaning of the Machinary Directive have been applied:
EN 12100:2012 ISO 5211:2017
EN 60204 - 1:2006

With regard to the partly completed machinery, the manufacturer commits to submitting the documents to the competent national authority via electronic transmission upon request. The relevant technical documentation pertaining to the machinery described in Annex VII, part B has been prepared.

J+J part turn actuators are designed to be installed on industrial valves. J+J part turn actuators must not be put into service until the final machinery into which they are to be incorporated has been declared in conformity with the provisions of the EC Directive 2006/42/EC.

As partly completed machinery, the part turn actuators further comply with the requirements of the following directives and the respective approximation of national laws as well as the respective harmonised standards as listed below:

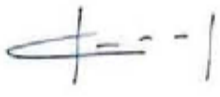
(1) Directive relating to Electromagnetic Compability (EMC) (2014/30/EU)
EN 61000-6-2: 2006 + E:2009
EN 61000-6-4: 2007 + E:+/A1:2011

(2) Low Voltage Directive (2014/35/EU)
EN 60204-1: 2007 + Corr:2010 Security
EN 50178: 1998

Year of affixing of the CE marking: 2008

Cardedeu 2018-10-01

J. Chaves
Technical Manager



This declaration does not contain any guarantees. The safety instructions in product documentation supplied with the devices must be observed. Non concerted of the devices voids this declaration.

February 2022.

REACH Certificate of Compliance

J.J. BCN INTERNACIONAL, S.A. is committed to manage the use of chemical substances in accordance with governmental regulations, industry standards, and customer-specific requirements in order to protect the environment.

We hereby certify that, no J.J. BCN INTERNACIONAL,S.A. products contain any of the Substances of Very High Concern (201 SVHC list released in June 2019) listed by the European Chemicals Agency (ECHA) under provisions of Regulation (EC) Nº 1907/2006 of the European Parliament, in a proportion higher than 0.1% of product weight per article.

Even though J.J. BCN INTERNACIONAL,S.A. does not supply neither substances, nor preparation as they are concerned, but supplies finished product , is adhered to article 7.

Nevertheless, we understand our commitment with the protection of the environment and, due to this fact we have informed our suppliers about their responsibilities and have required their own REACH Certificates, when applicable.

Quality Dep.

J.J. BCN INTERNACIONAL.S.A.
Pol. Ind. Sud.
C/ de l'Orfeó Català, nº 7
08440 – CARDEDEU
BARCELONA
Tel. +34 938 713 304
Fax. +34 938 713 272

RoHS CERTIFICATE OF COMPLIANCE

The undersigned:

J.J. BCN INTERNACIONAL, S.A.
Orfeó Català, 7
08440 Cardedeu (Spain)

And on behalf:

Jorge Chaves García
Technical Manager

DECLARES: Under its exclusive responsibility that:

The J4C ELECTRIC ACTUATORS series
Manufactured by: J.J. BCN INTERNACIONAL, S.A.
In: Spain
Model: S20, S35, S55, S85, S140, S300, B20, B35, B55, B85, B140 & B300
Options: DPS, BSR, DPS+BSR & POT

Accomplishes with the following requirements:

EC directive 2015/863/EU (the RoHS Directive):

The maximum concentration value of the restricted substances by weight is:

Lead (Pb) ……..... < 0.1%

Mercury (Hg) ……..... < 0.1%

Hexavalent Chromium (Cr VI) ……... < 0.1%

Polybrominated Biphenyls (PBB)……... < 0.1%

Polybrominated Diphenyl Ethers (PBDE)..... < 0.1%

Cadmium (Cd) …….. < 0.01%

Bis(2-Ethylhexyl) phthalate (DEHP)……... < 0.1%

Benzyl butyl phthalate (BBP) ……..……... < 0.1%

Dibutyl phthalate (DBP) ……..……... < 0.1%

Diisobutyl phthalate (DIBP) ……... < 0.1%

Cardedeu, September 2019

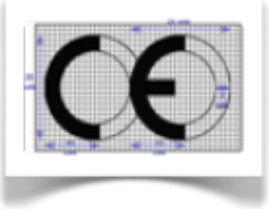
J.Chaves
Technical Manager

telpro CE

DIGITAL COPY

Laboratorio de Ensayos, marcado CE

Test Laboratory, CE mark



Marca: Brand:	J+J
Modelos: Models:	J4C S20/S35/S55/S85
Descripción: Description:	Electric actuator
Directivas: Directives:	2014/35 /UE (LVD) Low Voltage Directive 2014/30/UE (E. M. C.)
Ensayos y medidas. Norma: Tests and measurements. Standard:	UNE-EN 60204-1:2007+Corr:2010 UNE-EN 61000-6-2:2006+E:2009 UNE-EN 61000-6-4:2007 +E:2008+/A1:2011

Resultado en el informe de los ensayos Nº.: Show in summary in test report Nº.:	2020-07-010
Verificado: Verified:	V
Fecha (DD-MM-AAAA): Date(DD-MM-YYYY):	20-07-2020
Sello de la compañía y firma: Company seal and signature: F. J. García. Ing. T. Telecom. General manager.	laboratorio de ensayos telpro CE www.elmarcadoCE.com

Av. Ca N'Enric, 39 - 08197 Sant Cugat - Valldoreix BARCELONA Tel.: 93 589 35 69, Móv.: 608 691 651
www.telproce.com www.elmarcadoce.com

telpro CE

DIGITAL COPY

Laboratorio de Ensayos, marcado CE

Test Laboratory, CE mark

Marca: Brand:	J+J
Modelo: Model:	J4 - J4C :: S140/300
Descripción: Description:	Electric actuator
Directivas: Directives:	2014/35 /UE (LVD) Low Voltage Directive 2014/30/UE (E. M. C.)
Ensayos y medidas. Norma: Tests and measurements. Standard:	UNE-EN 60204-1 2007+Corr:2010 UNE-EN 61000-6-2:2006+E:2009 UNE-EN 61000-6-4:2007 +E:2008+/A1:2011

Resultado en el informe de los ensayos Nº.: Show in summary in test report Nº.:	2018-04-002

Verificado: Verified:	V

Fecha (DD-MM-AAAA): Date(DD-MM-YYYY)	04-04-2018

Sello de la compañía y firma: Company seal and signature: F. J. García. Ing. T. Telecom. General manager.	laboratorio de ensayos telpro www.elmarcado

REGISTRO ISO 9001

Este documento certifica que el Sistema de gestión de la calidad de:

J.J. BCN INTERNACIONAL, S.A.

C/ De l'Orfeó Català, 7 (P.I. Sud)

08440; CARDEDEU (Barcelona)

ESPAÑA

Ha sido evaluado y aprobado por QMS SPAIN en relación al sistema de gestión de la calidad según normas y directrices:

ISO 9001:2015

El sistema de gestión de la calidad aprobado se aplica al siguiente alcance:

FABRICACIÓN, COMERCIALIZACIÓN Y ASISTENCIA TÉCNICA DE ACTUADORES PARA VÁLVULAS

Aprobación original: 03/09/2001

Certificado actual: 28/09/2021

Caducidad del certificado: 06/09/2024

Número de certificado: 14127433

Este certificado será válido mientras el titular mantenga su sistema de gestión de acuerdo con la norma publicada.
Para validar y comprobar el estado de sus certificados por favor envié un email a calidad@qms-spain.com
Este certificado es propiedad de QMS Spain y debe ser devuelto en el momento de la cancelación.

En nombre de QMS Spain

Este certificado será válido mientras el titular mantenga su sistema de gestión de acuerdo con la norma publicada.
Para validar y comprobar el estado de sus certificados por favor envié un email a calidad@qms-spain.com
Este certificado es propiedad de QMS Spain y debe ser devuelto en el momento de la cancelación.

07 GARANTÍA

Los actuadores J+J están garantizados contra vicios de fabricación o montaje como sigue:
Serie J4C S/B/H : hasta 60.000 ciclos de trabajo o 3 años, a partir de la fecha de expedición. Condiciones de trabajo al 75% duty. Número máximo de activaciones del limitador de par 50 (durante los 3 años del período de garantía).

NUESTRA GARANTIA COMPRENDE, UNICA Y EXCLUSIVAMENTE LA REPARACIÓN O SUSTITUCIÓN DE LAS PIEZAS DEFECTUOSAS, SIEMPRE Y CUANDO LOS POSIBLES DEFECTOS HAYAN SIDO COMPROBADOS EN NUESTROS TALLERES O IN SITU, NO ATENDIENDO A INDEMNIZACIONES NI A OTROS GASTOS.

La garantía pierde su validez si las unidades han sido manipuladas, si los defectos son consecuencia de trato incorrecto, aplicación indebida, reparaciones o modificaciones llevadas a cabo fuera de nuestros talleres o hayan sido instalados con materiales o procedimientos fuera de NORMAS.
La parte que alegue la existencia de un defecto de fabricacíón deberá acreditar la utilización adecuada del producto y en su caso la correcta instalación del mismo.
Los cargos de devoluciones y reenvío de los materiales defectuosos serán por cuenta del comprador.

08 CONTACTO

J.J. BCN INTERNACIONAL, SA

Polígon Industrial Sud
Carrer de l'Orfeó Català, 7 • 08440 Cardedeu
Barcelona (Spain)

(+34) 93 871 33 04

info@jjbcn.com

www.jjbcn.com