

Die vorliegende Kurzanleitung ersetzt **nicht** die dem Gerät beiliegende Einbau- und Bedienungsanleitung EB 8390.

Die in der Einbau- und Bedienungsanleitung enthaltenen Sicherheits- und Warnhinweise sind unbedingt zu beachten.

1. Inbetriebnahme

ACHTUNG!

Vor der Inbetriebnahme ist der Grenzsinalgeber ordnungsgemäß am Schwenkantrieb aufzubauen und mit Zulufdruck und elektrischer Spannung zu versorgen (vgl. EB 8390).

Für den Betrieb in sicherheitstechnischen Anlagen ist sicherzustellen, dass alle Ziffern, Symbole, Vorzeichen und Dezimalpunkte vollständig im Display angezeigt werden (vgl. EB 8390).

Wirkrichtung festlegen

Wirkrichtung	PTO · power to open	PTC · power to close
Sicherheitsstellung	Armatur geschlossen	Armatur geöffnet
Betriebsstellung	Armatur geöffnet	Armatur geschlossen

☉ drehen → P5, ↓, ☉ drehen → PTC/PTO, ↓

Grenzkontakte einstellen

P7 · Schaltkontakt untere Endlage

P8 · Schaltkontakt obere Endlage

☉ drehen → P7/P8, ↓, ☉ drehen → Schaltwert, ↓

Initialisierung

☉ drehen → P9, ↓ 6 Sekunden (Anzeige: INIT)

Nach erfolgreicher Initialisierung wird der aktuelle Drehwinkel in % angezeigt.

2. Inbetriebnahme beim Austausch eines Grenzsinalgebers

Vor dem Austausch: Daten des auszutauschenden (alten) Grenzsinalgebers in der Konfigurations- und Bedienoberfläche TROVIS-VIEW sichern.

Austausch: Grenzsinalgeber austauschen, **ohne** dass

- ▶ die Magnetschraube gelöst wird,
- ▶ die Endanschläge der Armatur verändert werden.

Nach dem Austausch: Daten aus der Konfigurations- und Bedienoberfläche TROVIS-VIEW in den ausgetauschten (neuen) Grenzsinalgeber einlesen und Endlagenabgleich durchführen:

☉ drehen → P11, ↓ 6 Sekunden (Anzeige: ADJ)

Nach erfolgreichem Endlagenabgleich wird der momentane Winkel auf den Endanschlag gesetzt (0 % oder 100 %).

3. Bedienung

Jedem Parameter ist eine Codezahl (Px) zugeordnet, die im Display angezeigt wird (siehe Rückseite). Parameter, die mit * gekennzeichnet sind, können nur im Konfigurationsmodus (kein Betrieb) geändert werden. Die für den Wechsel in den Konfigurationsmodus erforderliche Schlüsselzahl steht am Ende der Einbau- und Bedienungsanleitung.

In den Konfigurationsmodus wechseln

☉ drehen → P2, ↓ (Anzeige: 0),

☉ drehen → Schlüsselzahl, ↓ (Anzeige: SET, ⚙, 🔑)

Parameter einstellen

☉ drehen → Px, ↓, ☉ drehen → gewünschte Einstellung, ↓

Konfigurationsmodus verlassen

☉ drehen → P2, ↓ (Anzeige: 0),

☉ drehen → Schlüsselzahl, ↓ (Anzeige: RUN)

Einzelheiten sind der Einbau- und Bedienungsanleitung EB 8390 zu entnehmen.

This Quick Guide does **not** substitute the Mounting and Operating Instructions EB 8390 EN delivered with the device.

The warnings and safety instructions in the Mounting and Operating Instructions must be followed.

1. Start-up

NOTICE

Before start-up, mount the electronic limit switch onto the rotary actuator and connect the supply air and voltage supply (see EB 8390 EN).

For operation in safety instrumented systems, it is necessary to check that all digits, icons, signs and decimal points appear properly on the display (see EB 8390 EN).

Determining the direction of action

Direction of action	PTO · power to open	PTC · power to close
Fail-safe position	Valve CLOSED	Valve OPEN
Operating position	Valve OPEN	Valve CLOSED

Turn ☉ → P5, ↓, turn ☉ → PTC/PTO, ↓

Set the limit switches

P7 · Switching point for lower end position

P8 · Switching point for upper end position

Turn ☉ → P7/P8, ↓, turn ☉ → Switching value, ↓

Initialization

Turn ☉ → P9, ↓ six seconds long (display: INIT)

After initialization is completed, the current angle of rotation appears in %.

2. Start-up after replacing an electronic limit switch

Before replacing: Download and save data from the electronic limit switch being replaced in TROVIS-VIEW.

Replacement: Replace electronic limit switch, **without**

- ▶ unfastening the screw with magnet or
- ▶ changing the end stops of the valve.

After replacing: Load data from TROVIS-VIEW into the new electronic limit switch and perform an end position calibration:

Turn ☉ → P11, ↓ six seconds long (display: ADJ)

After the end position calibration is completed, the current angle is set to the end stop (0 % or 100 %).

3. Operation

A code (Px) is assigned to each parameter which is indicated on the display (see overleaf). Parameters marked with an asterisk (*) can only be changed in the configuration mode (device not in service). The key code to change over to the configuration mode is listed at the back of EB 8390 EN.

Change over to configuration mode

Turn ☉ → P2, ↓ (display: 0)

Turn ☉ → Key code, ↓ (display: SET, ⚙, 🔑)

Set parameters

Turn ☉ → Px, ↓, turn ☉ → Required setting, ↓

Exit configuration mode

Turn ☉ → P2, ↓ (display: 0)

Turn ☉ → Key code, ↓ (display: RUN)

Refer to Mounting and Operating Instructions EB 8390 EN for details.

Parameter list

SV: Solenoid valve, PST: Partial stroke test

P0	Info: Actual value
P1	Reading direction
P2	Configuration: RUN/SET
P3	Verify LCD segments
P4*	Actuator type: ROT/LIN
P5*	Direction of action of actuator: PTO/PTC
P6*	Switching function of contacts A, B, C: NC/NO
P7*	Switching point lower end pos.: 0.5 ... (P8 - 2.0) %
P8*	Switching point upper end pos.: (P7 + 2.0) ... 99.5 %
P9*	Automatic initialization
P10*	Manual initialization
P11*	End position calibration
P12*	Status readout F6 and F7: YES/NO
P13*	Status readout F4: OFF, 0.0 ... 1800.0 s
P14*	PST step final value: 4.0 ... 96.0 %
P15*	PST tolerance band: 4.0 ... 96.0 %
P16*	Start of automatic PST: 1 ... 999 days
P17*	Manual start of PST
P18*	Locking operation: HMI/SSP/NO
P19*	Testing contacts A, B, B_LB, C, St
P20*	Testing solenoid valve
P21	Reset electronic limit switch
P22	Info: Actuator transit time when SV is de-energized
P23	Info: Actuator transit time when SV is energized
P24	Info: Temperature
P25	Info: Operating hours
P26*	Maximum rotary motions: OFF, 100 ... 9.9E7
P27*	Reset rotary motion counter
P28	Info: Firmware version

Status messages

F0	Standstill outside of end positions
F1	Valve moved from end position without demand
F2	Limit for max. rotary motion (P26) exceeded
F3	Temperature limits exceeded
F4	Actuator transit time exceeded
F5	Actuator does not move after switching demand
F6	Min. value for PST not reached
F7	Max. value for PST exceeded
F8	No switching voltage during PST
F9	PST timeout
F10	Error E0 to E10 exists

Error messages

E0	No initialization
E1	INIT: Actuator does not move
E2	INIT: Min. angle of rotation not reached
E3	INIT: Max. angle of rotation exceeded
E4	INIT: Actuator moves too quickly
E5	INIT: Switching voltage not applied
E6	INIT: Timeout
E7	Function canceled
E8	End position calibration could not be performed
E9	Device error 1
E10	Device error 2

Parameterliste

MGV: Magnetventil, PST: Teilhubtest

P0	Info: IST-Wert
P1	Leserichtung
P2	Konfiguration: RUN/SET
P3	Verifizierung LCD-Segmente
P4*	Bauart Antrieb: ROT/LIN
P5*	Wirkrichtung Antrieb: PTO/PTC
P6*	Schalffunktion Kontakte A, B, C: NC/NO
P7*	Schaltkontakt untere Endlage: 0,5 ... (P8 - 2.0) %
P8*	Schaltkontakt obere Endlage: (P7 + 2.0) ... 99.5 %
P9*	Automatische Initialisierung
P10*	Manuelle Initialisierung
P11*	Endlagenabgleich
P12*	Statusausgabe F6 und F7: YES/NO
P13*	Statusausgabe F4: OFF, 0.0 ... 1800.0 s
P14*	PST-Sprungendwert: 4.0 ... 96.0 %
P15*	PST-Toleranzband: 4.0 ... 96.0 %
P16*	Zyklischer PST-Start: 1 ... 999 Tage
P17*	Manueller PST-Start
P18*	Bedienung sperren: HMI/SSP/NO
P19*	Simulation der Kontakte A, B, B_LB, C, St
P20*	Test Magnetventil
P21	Reset Grenzsignalgeber
P22	Info: Antriebslaufzeit beim Stromlosschalten MGV
P23	Info: Antriebslaufzeit beim Bestromen MGV
P24	Info: Temperatur
P25	Info: Betriebsstunden
P26*	Maximale Drehbewegungen: OFF, 100 ... 9.9E7
P27*	Reset Drehbewegungszähler
P28	Info: Firmwareversion

Statusmeldungen

F0	Stillstand außerhalb der Endlagen
F1	Vorgegebene Endlage ohne Anforderung verlassen
F2	Grenzwert P26 überschritten
F3	Temperaturgrenzen überschritten
F4	Antriebslaufzeit überschritten
F5	Antrieb bewegt sich bei Schaltanforderung nicht
F6	Minimaler Wert für PST nicht erreicht
F7	Maximaler Wert für PST überschritten
F8	Keine Schaltspannung bei PST
F9	Zeitüberschreitung bei PST
F10	Fehler E0 bis E10 vorhanden

Fehlermeldungen

E0	Keine Initialisierung
E1	INIT: Antrieb bewegt sich nicht
E2	INIT: Mindestweg nicht erreicht
E3	INIT: Maximaler Weg überschritten
E4	INIT: Antrieb bewegt sich zu schnell
E5	INIT: Schaltspannung liegt nicht an
E6	INIT: Zeitüberschreitung
E7	Funktion abgebrochen
E8	Endlagenabgleich nicht möglich
E9	Gerätefehler 1
E10	Gerätefehler 2