



# J4C

# HANDBOOK



# ÍNDICE

---

› 01. Introducción .....	3	› 05. Opciones .....	58
› 02. Piezas del actuador.....	6	• DPS .....	59
• S20, S35, S55, S85, B20, B35, B55, B85		• BSR .....	65
• S140, S300, B140, B300		• Bluetooth .....	69
› 03. Serie J4C .....	9	• Modbus .....	70
• Tensión .....	10	› 06. Kits .....	77
• Conectores eléctricos .....	10	• DPS .....	78
• Inmunidad a descargas electrostáticas (ESD) ...	11	• BSR .....	89
• ID Etiqueta del actuador.....	12	• Interfaz .....	97
• Indicador visual de posición .....	13	› 07. Certificaciones .....	109
• Mando manual de emergencia.....	14	› 08. Garantía.. ..	112
• Ajuste de las levas.....	16	› 09. Contacto.....	114
• Tabla de consumos.....	18		
• Diagrama de conexionado externo.....	22		
• Estado operativo del actuador.....	25		
› 04. Ficha técnica.....	27		
• J4C 20 .....	28		
• J4C 35 .....	33		
• J4C 55 .....	38		
• J4C 85 .....	43		
• J4C 140 .....	48		
• J4C 300 .....	53		

# 01 INTRODUCCIÓN

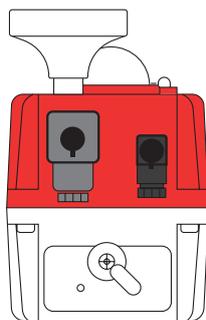
## AUTOMATICE SUS VÁLVULAS CON PRODUCTOS JJ

La novedad de esta gama es un motor con tecnología Brushless, más eficiente y, por tanto, más duradero. Se comercializa en formato J4C S para la gama multivoltaje que abarca desde 24-240 VDC / VAC y en formato J4C B para 12 VDC / VAC. También incluye la posibilidad de incorporar todas las opciones, como nuestros kits DPS (Digital Positioner System) y BSR (Battery System Return), que han sido diseñados para esta serie.

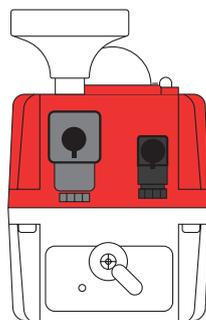


### BASIC CHOICE

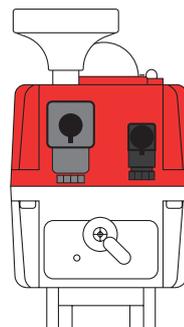
IP67	Multi voltaje	Brushless motor	Indicador de posición	Mando manual de emergencia
Estado operativo	Temperatura automática	Funcionamiento electrónico de par	Microinterruptores auxiliares VFC	75% Duty rating



J4C 20



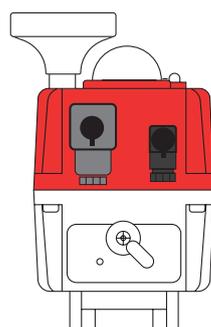
J4C 35



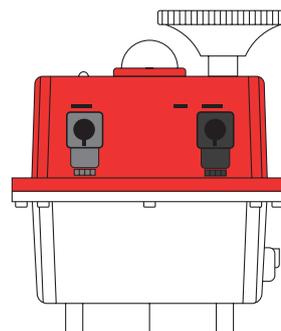
J4C 55

### MEDIDAS

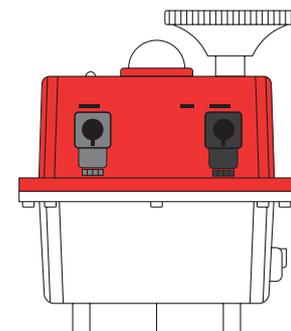
Par de funcionamiento / 20 Nm  
a 300 Nm



J4C 85



J4C 140



J4C 300

## OPCIONES

 <p><b>KIT DPS</b></p> <p>Sistema posicionador digital</p> <p>Posicionador digital para nuestros modelos J4C. Señal de instrumentación 4-20 mA, 0-20 mA, 0-10 V o 1-10 V. Este posicionador digital DPS es adecuado para los modelos S y B.</p> <div style="display: flex; justify-content: space-around;">   </div>	 <p><b>KIT BSR</b></p> <p>Sistema de seguridad BSR</p> <p>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 NA. El sistema BSR para nuestros modelos de 140 Nm y 300 Nm es el mismo pero con una batería de mayor capacidad.</p> <div style="display: flex; justify-content: space-around;">   </div>	 <p><b>KIT INTERFAZ</b></p> <p>Interface System</p> <p>Utilizando el cable del KIT de Interfaz, nos comunicamos con el actuador, leemos los parámetros y cambiamos la configuración del actuador</p> <div style="display: flex; justify-content: space-around;">   </div>	 <p><b>BLUETOOTH</b></p> <p>Hemos incorporado el sistema de comunicación Bluetooth en nuestros actuadores para poder comunicarnos con ellos desde cualquier dispositivo Android. Este sistema aparece en nuestro catálogo como una opción de fábrica. Desde nuestro teléfono móvil o tableta, podemos ordenar a nuestro actuador que abra, cierre o se detenga.</p> <div style="display: flex; justify-content: center;">  </div>	 <p><b>MODBUS</b></p> <p>Modbus System</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Plug and play</li> <li>• Cada dispositivo puede operarse manualmente.</li> <li>• Pueden ser visualizados desde el panel de control en el PC.</li> <li>• Rápido y flexible, compatible con un mínimo de 3 actuadores y hasta 255.</li> <li>• Alcance de hasta 1.200 metros de distancia.</li> </ul> <div style="display: flex; justify-content: center;">  </div>
---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

 Opción Montaje en Fábrica

 Opción Autoensamblado

## CONCEPTO DE KIT

La instalación del kit puede realizarse en fábrica o, si lo prefiere, puede hacerlo usted mismo. Encontrará las instrucciones en nuestro sitio web.

Con este kit facilitamos a los clientes que tienen un actuador Básico y convertirlo en un actuador más completo.

Nuestros distribuidores podrían tener menos stock y un servicio más rápido.



✓ MENOS STOCK

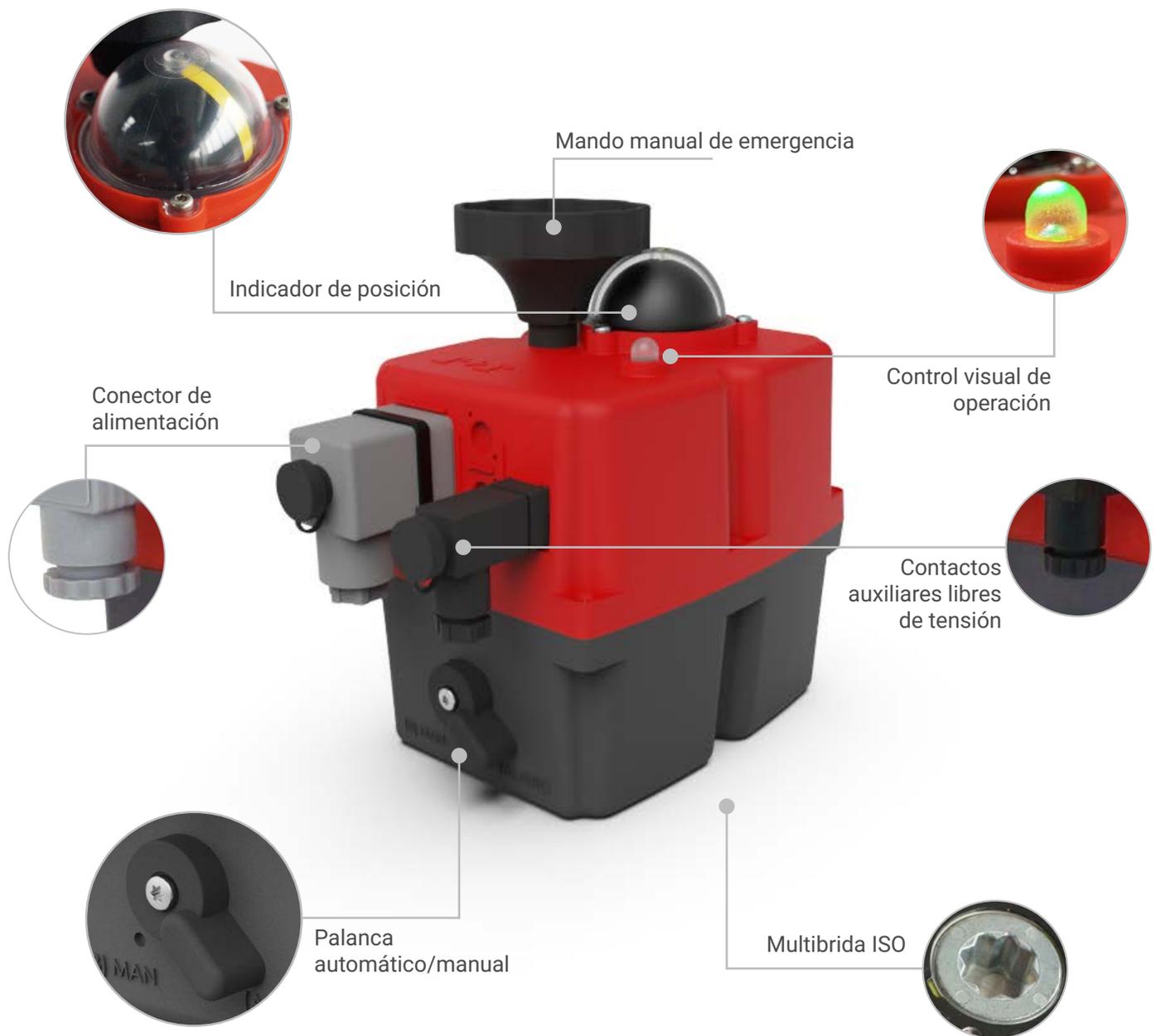


✓ SERVICIO RÁPIDO

# 02 PARTES DEL ACTUADOR

# PARTES DEL ACTUADOR

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



# PARTES DEL ACTUADOR

MODELOS: S140, S300, B140, B300



# 03 INFORMACIÓN SERIE J4C



Lea estas instrucciones antes de conectar el actuador. Los daños causados por el incumplimiento de estas instrucciones no están cubiertos por nuestra garantía.

Los actuadores eléctricos J4C funcionan con corriente eléctrica. Se recomienda que sólo electricistas cualificados se les permita conectar o ajustar estos actuadores.

## VOLTAJE A CONECTAR

Todos nuestros actuadores, modelos S20 a S300, están preparados para trabajar a 24- 240 VDC/VAC 50/60Hz-0/+5%

Todos nuestros actuadores, modelos B20 a B300, están preparados para trabajar a 12 VDC/VAC SOLO, 50/60Hz-0/+5%

## CONECTORES ELÉCTRICOS

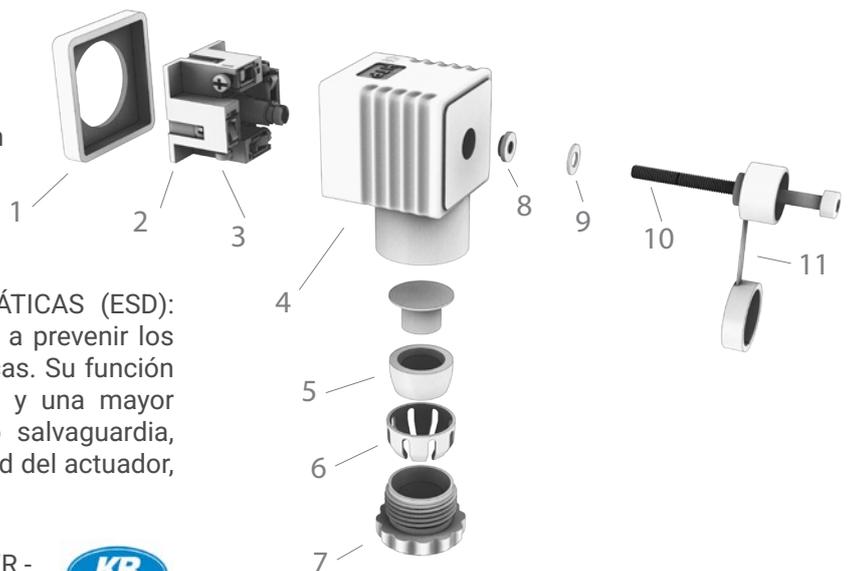
Advertencia: Antes de realizar la conexión, asegúrese de que la tensión que se va a aplicar al actuador se encuentra dentro del rango indicado en la etiqueta de identificación. Los conectores eléctricos suministrados que se utilizan para conectar el actuador son conectores DIN. Asegúrese de que el diámetro del cable que va a utilizar se ajusta a los requisitos máximos y mínimos de los conectores DIN para mantener la estanqueidad.

Conector	Conector Pequeño Negro		Conector Grande Gris	
	EN175301-803 Form CI		EN175301-803 Form A	
Modelo	min. Ø	max. Ø	min. Ø	max. Ø
J4C 20 to 300	5 mm	6 mm	8 mm	10,5 mm

Atención: Asegúrese de que la junta de goma cuadrada está en su sitio cuando fije cada enchufe DIN al actuador, también cuando instale el cable asegúrese de que las juntas 5 y 8 están bien instaladas. Si no lo hace podría permitir la entrada de agua y los daños causados por este error de instalación invalidarán cualquier garantía. Los conectores DIN se fijan a sus respectivas bases en la carcasa del actuador con un tornillo. No apriete excesivamente el tornillo (10) durante el montaje (Máx. 0,5Nm )

1. Junta
2. Regleta de bornes
3. Tornillos de fijación de cable
4. Conector
5. Junta cable
6. Grapa fijación

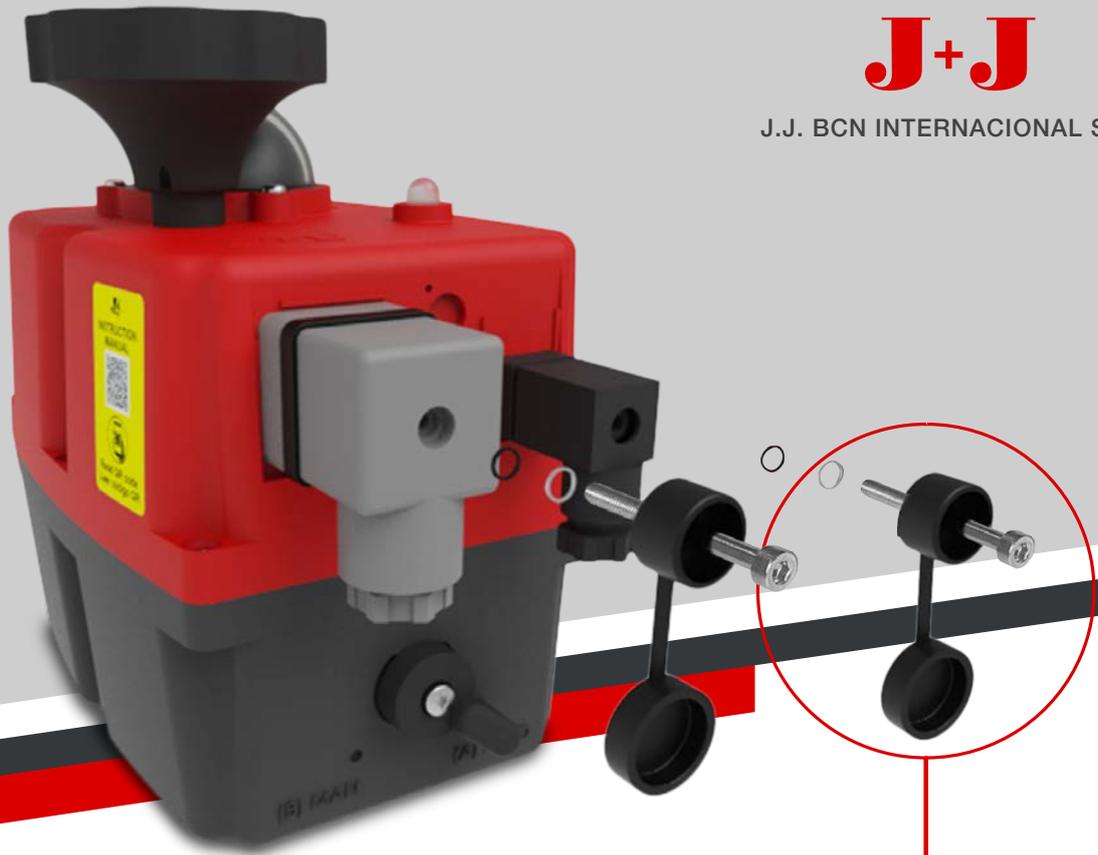
7. Tuerca
8. Junta
9. Arandela
10. Tornillo fijación
11. ESD tapón



**INMUNIDAD A LAS DESCARGAS ELECTROSTÁTICAS (ESD):**  
La tapa ESD (11) es un componente destinado a prevenir los efectos adversos de las descargas electrostáticas. Su función principal es garantizar un rendimiento óptimo y una mayor durabilidad para el actuador. Actuando como salvaguardia, este componente adicional refuerza la inmunidad del actuador, aumentando significativamente su vida útil.

La mejora nos permitió obtener la certificación KR - Korean Register.





# NEWS!

## INMUNIDAD A DESCARGAS ELECTROESTÁTICAS (ESD)

Esta mejora tiene como objetivo proporcionar inmunidad a descargas electroestáticas **(ESD)**, **Normativa (IEC) EN 61000-4-2**, asegurando así un rendimiento óptimo y una mayor durabilidad del producto.

- Una vez realizadas las conexiones eléctricas, asegúrese que el tapón cubra totalmente los tornillos para garantizar la protección **ESD**.
- Este tapón es un añadido al diseño de los conectores que se puede montar en cualquier actuador fabricado con anterioridad.
- Con esta mejora, nos complace informar que hemos obtenido la certificación del "Korean Register".

## ID DE LA ETIQUETA DEL ACTUADOR

The diagram shows a rectangular label for an actuator with the following fields and symbols:

- 1** MOD.:
- 2** VOLTAGE: 24 - 240 DC OR AC (50/60HZ)
- 3** TEMPERATURE: - 20°C + 70°C
- 4** WORKING TIME: 9 SEC / 90°
- 5** WORKING ANGLE: 0°-90°
- 6** 14 F03/04/05 IP67
- 7** MAX. TORQUE: 25 Nm
- 8** SERIAL N°: 000000000000
- 9** A barcode representing the serial number.
- 10** A table of configuration options for DPS, BSR, and Potentiometer.
- 11** SERIE: J4C
- 12** DUTY: 75%
- 13** A QR code.
- 14** CE and UKCA certification marks.
- 15** A crossed-out trash bin symbol.
- 16** A circular 'QUALITY CONTROL' stamp.
- 17** A 'Made In Spain' label.

DPS OPTION: IN/OUT		BSR OPTION	POTENTIOMETER OPTION
4-20mA <input type="checkbox"/>	0-20mA <input type="checkbox"/>	BSR NC <input type="checkbox"/>	1K <input type="checkbox"/>
0-10V <input type="checkbox"/>	1-10V <input type="checkbox"/>	BSR NO <input type="checkbox"/>	10K <input type="checkbox"/>
OUT different of IN:			5K <input type="checkbox"/>
NC <input type="checkbox"/>	NO <input type="checkbox"/>		
STAYS PUT <input type="checkbox"/>			

1. Modelo del actuador.
2. Voltaje a conectar.
3. Actuador listo para trabajar entre -20°C y +70°C.
4. Tiempo de maniobra -90°.
5. Ángulo de giro del actuador.
6. Salida hembra del actuador, para unir con el eje de la válvula, según la norma ISO 5211.
7. Certificación de estanqueidad de IP67.
8. Par máximo de arranque.
9. Número de serie del actuador.
10. Código lineal del número de serie.
11. Serie del actuador.
12. Duty: 75%. Ejemplo: Modelo S20-  
Tiempo de maniobra= 10seg.  
Tiempo entre maniobras= 3.3 seg.
13. Código QR para fabricar.
14. Actuador con certificado CE.
15. Este producto no debe desecharse como residuo sin clasificar.
16. Conformidad del Reino Unido evaluada.
17. Conformidad del control de calidad.
18. País de fabricación del equipo.
19. Configuraciones posibles para el DPS.
20. Configuraciones posibles de POTENCIÓMETRO.
21. Configuraciones posibles para el BSR.

## 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 = ⇒

### ESTANDARD



Fig. 6 0 = CERRADO



Fig. 6 90 = ABIERTO

### OPCIONAL



<sup>\*</sup>  
 DOS INDICADORES AMARILLOS:  
 Para válvulas de 3 vías, puerto en L.



<sup>\*</sup>  
 TRES INDICADORES AMARILLOS:  
 Para válvulas de 3 vías, puerto en T.

<sup>\*</sup> Los indicadores de posición con estos 4 insertos no son estándar. Puede pedirlos a fábrica, entonces vienen 2x amarillo y 2x negro (para "T" se necesita otro indicador amarillo)

## MANDO MANUAL DE EMERGENCIA

El J4C tiene 2 modos de funcionamiento, automático y manual, el modo requerido se selecciona utilizando una palanca en la mitad inferior de la carcasa del actuador (Fig 7).

Las 2 posiciones están marcadas:

- AUTO = Funcionamiento automático
- MAN = Funcionamiento 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 se selecciona la posición "AUTO":

El volante de los modelos 20,35,55, y 85 gira automáticamente, es muy importante no bloquearlo, de lo contrario el actuador podría sufrir daños irreparables.

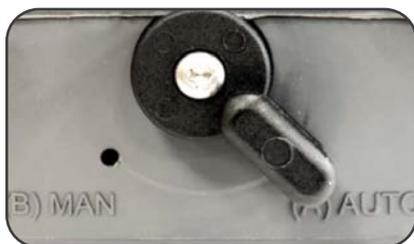


Fig. 7 J4C 20 A 85



Fig. 7 J4C 140 A 300

J4C 20 A 85

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

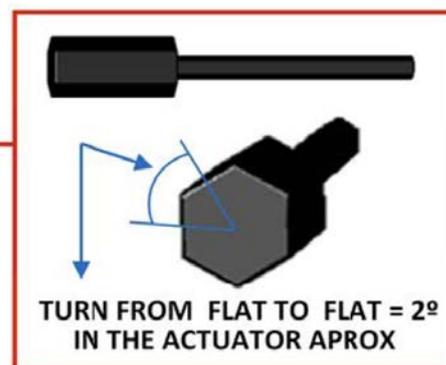


¡Peligro! Tension eléctrica en el interior del actuador. Manipular solo por personal autorizado.

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?

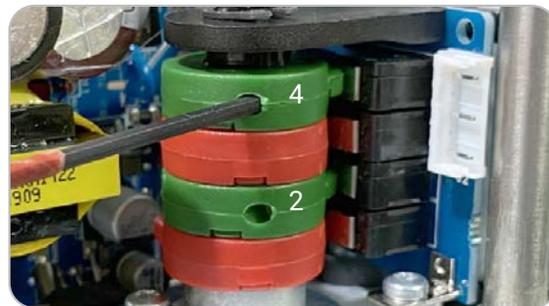
Utilizar la llave de plástico que se suministra junto al actuador. Para mover las levas solo tenemos que introducir la llave de plástico en el agujero de la leva y girarla en el sentido deseado (ver las dos opciones indicadas en las fotografías adjuntas).



## POSICIÓN DE LAS LEVAS



Levas 1 y 3



Levas 2 y 4

1. La leva 1 sirve para ajustar la posición de cierre.
2. La leva 2 sirve para ajustar la posición de apertura.
3. La leva 3 sirve para ajustar la confirmación de la posición de cierre.
4. La leva 4 sirve para ajustar la confirmación de la posición abierta.

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

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



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

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.



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

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

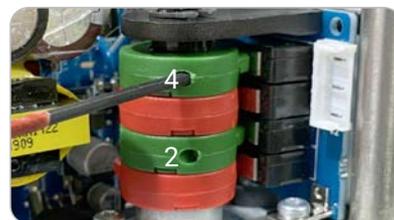
La leva 3 (confirmación) tiene que pisar un poco antes que la leva 1.



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

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.



4) Ajustar la posición de abierto a menos de 90°

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.



## TABLA DE CONSUMOS - ACTUADOR ON-OFF

Consumo J4C 20		Sin carga		Par max. operacional 20 Nm		Par max. arranque 25 Nm	
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

Consumo J4C 35		Sin carga		Par max. operacional 35 Nm		Par max. arranque 38 Nm	
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 55 Nm		Par max. arranque 60 Nm	
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 - ACTUADOR ON-OFF

J4C 85 consumo		Sin carga		Par max. operacional 85 Nm		Par max. arranque 90 Nm	
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 140 Nm		Par max. arranque 170 Nm	
Voltaje	Modelo	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 300 Nm		Par max. arranque 350 Nm	
Voltaje	Modelo	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 - ACTUADOR DPS

J4C 20 consumos		Sin carga		Par max. operacional 20 Nm		Par max. arranque 25 Nm	
Voltaje	Modelo	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 consumos		Sin carga		Par max. operacional 35 Nm		Par max. arranque 38 Nm	
Voltaje	Modelo	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 consumos		Sin carga		Par max. operacional 55 Nm		Par max. arranque 60 Nm	
Voltaje	Modelo	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

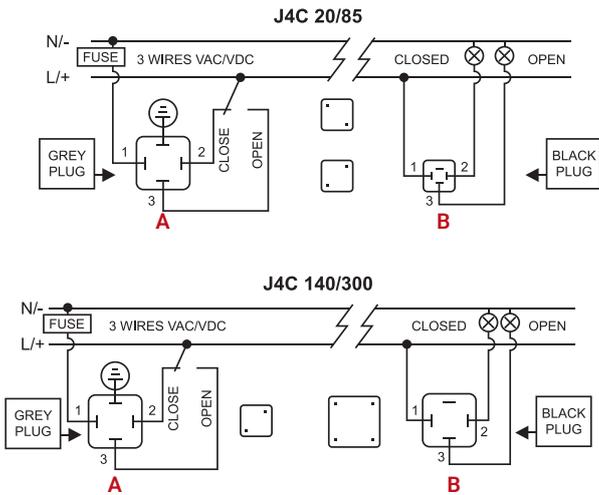
## TABLA DE CONSUMOS - ACTUADOR DPS

J4C 85 consumos		Sin carga		Par max. operacional 85 Nm		Par max. arranque 90 Nm	
Voltaje	Modelo	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 consumos		Sin carga		Par max. operacional 140 Nm		Par max. arranque 170 Nm	
Voltaje	Modelo	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 consumos		Sin carga		Par max. operacional 300 Nm		Par max. arranque 350 Nm	
Voltaje	Modelo	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	116,10
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

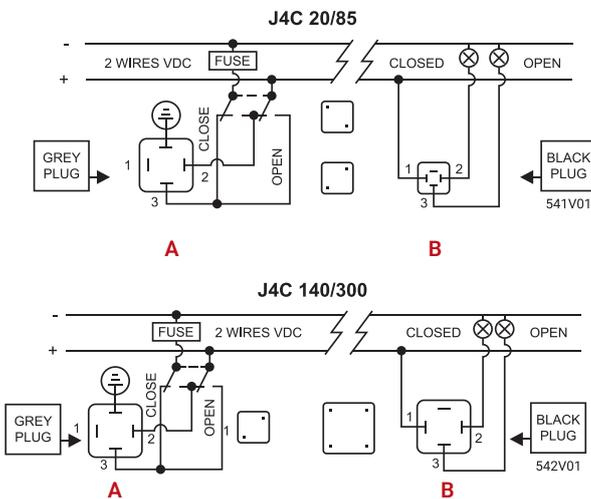
## ESQUEMA DE CONEXIÓN EXTERNA (ESTÁNDAR)



### ON - OFF VAC

**A** = Conector alimentación (enchufe gris)  
 Neutro PIN 1 + Fase PIN 2 = Cerrar actuador.  
 Neutro PIN 1 + Fase PIN 3= Abrir actuador.  
 Conexión a tierra - PIN Plano ⊕

**B** = Conector auxiliar libre de tensión (enchufe negro)  
 PIN común 1 + PIN 2 = Confirmación deposición Cerrar.  
 PIN común 1 + PIN 3 = Confirmación de posición Abrir.

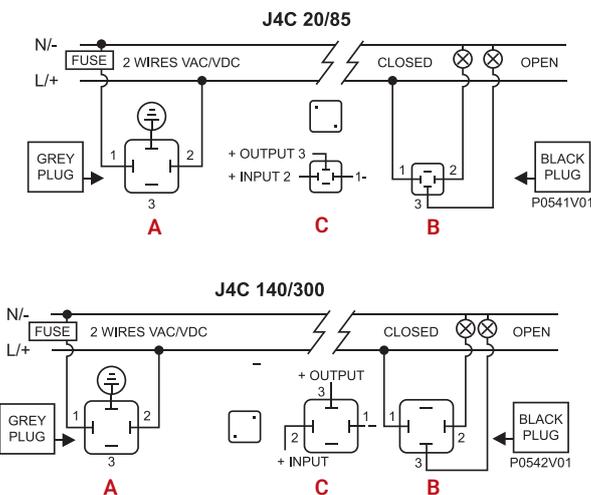


### ON - OFF VDC

**A** = Conector alimentación (enchufe gris)  
 Negativo PIN 3 + Positivo PIN 2= Cerrar actuador.  
 Negativo PIN 2 + Positivo PIN 3= Abrir actuador.  
 Conexión a tierra - PIN plano ⊕

**B** = Conector auxiliar libre de tensión (enchufe negro)  
 PIN común 1 + PIN 2 = Confirmación deposición Cerrar.  
 PIN común 1 + PIN 3 = Confirmación de posición Abrir.

## POSICIONADOR ESTÁNDAR ESQUEMA DE CONEXIONES EXTERNAS



### POSICIONADOR VAC VDC

**A** = Conector alimentación (enchufe gris)  
 Neutro/negativo PIN 1 + Fase/positivo PIN 2 - Alimentación.  
 Conexión tierra - PIN plano ⊕

**B** = Conector auxiliar libre de tensión (enchufe negro)  
 PIN común 1 + PIN 2 = Confirmación de posición Cerrada.  
 Común PIN 1 + PIN 3 = Confirmación de posición Abierta.

**C** = Señal de entrada/salida (enchufe negro)  
 PIN 1 negativo + PIN 2 positivo = Señal de entrada.  
 PIN 1 negativo + PIN 3 positivo = Señal de salida.

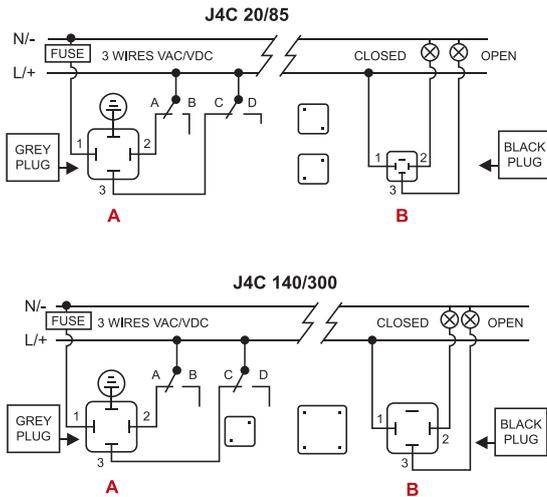


**C= Señal de instrumentación MAX 10V**



**Importante** El conector de tierra del enchufe DPS no debe conectarse (riesgo de autoajuste)

## ESQUEMA DE CONEXIÓN EXTERNA (OPCIONAL)



### MODO ESTÁNDAR - 3 HILOS ON - OFF

**A** = Conector alimentación

**A:** VAC 3 HILOS (enchufe gris)

PIN 1 = Neutro + PIN 2 = Fase = Cerrar

PIN 1 = Neutro + PIN 3 = Fase = Abrir

PIN 1 = Neutro + PIN 2+3 = Fase = Parar

Conexión tierra/masa - PIN plano ⊕

**A:** VDC 3 HILOS (enchufe gris)

PIN 1 = (-) Negativo + PIN 2 = (+) Positivo = Cerrar

PIN 1 = (-) Negativo + PIN 3 = (+) Positivo = Abrir

PIN 1 = (-) Negativo + PIN 2+3 = (+) Positivo = Parar

Conexión tierra/masa - PIN plano ⊕

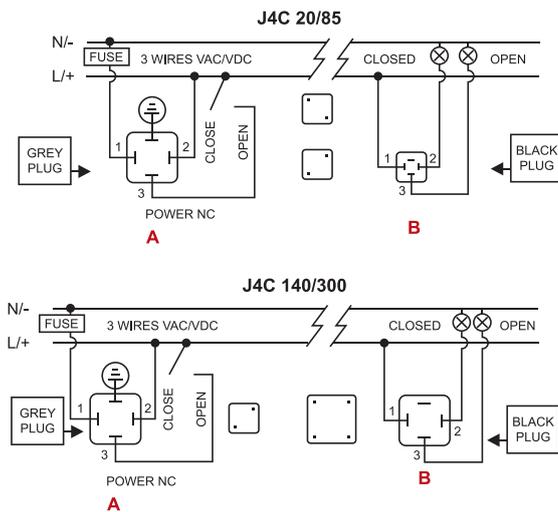
**B** = Conector auxiliar libre de tensión (enchufe negro)

PIN común 1 / PIN 2 = Confirmación de posición Cerrada.

PIN común 1 / PIN 3 = Confirmación de posición Abierta.

Otras opciones para diagramas de conexión externa:

Estas opciones pueden ser configuradas por el fabricante o pueden ser configuradas por el cliente, utilizando nuestro kit de interfaz J4C.



### 2 MODO ON - OFF

**A** = Conector alimentación

**A:** VAC 3 HILOS (enchufe gris)

PIN 1 = Neutro + PIN 2 = Fase = Cerrado

PIN 1 = Neutro + PIN 2+3 = Fase = Abierto

Conexión tierra/masa - PIN plano ⊕

**A:** VDC 3 HILOS (enchufe gris)

PIN 1 = (-) Negativo + PIN 2 = (+) Positivo = Cerrado

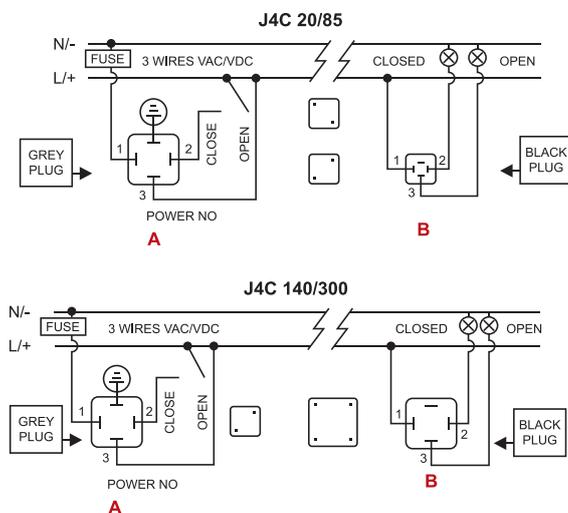
PIN 1 = (-) Negativo + PIN 2+3 = (+) Positivo = Abierto

Conexión tierra/masa - PIN plano ⊕

**B** = Conector auxiliar libre de tensión (enchufe negro)

PIN común 1 / PIN 2 = Confirmación de posición Cerrada.

PIN común 1 / PIN 3 = Confirmación de posición Abierta.



### 3 MODO ON - OFF

**A** = Conector alimentación

**A:** VAC 3 HILOS (enchufe gris)

PIN 1 = Neutro + PIN 2+3 = Fase = Cerrado

PIN 1 = Neutro + PIN 3 = Fase = Abierto

Conexión tierra/masa - PIN plano ⊕

**A:** VDC 3 HILOS (enchufe gris)

PIN 1 = (-) Negativo + PIN 2+3 = (+) Positivo = Cerrado

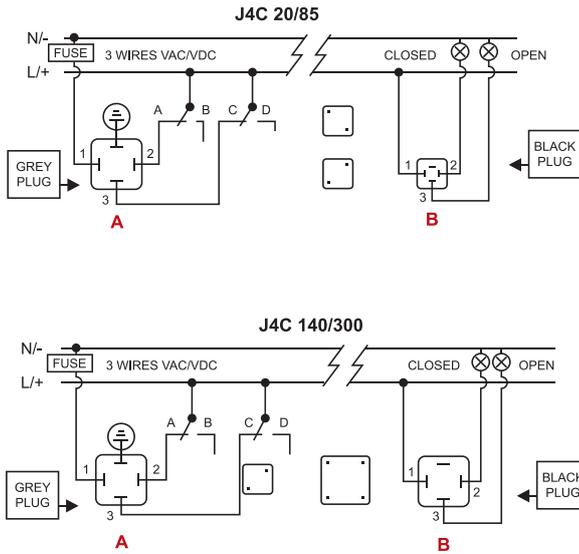
PIN 1 = (-) Negativo + PIN 3 = (+) Positivo = Abierto

Conexión tierra/masa - PIN plano ⊕

**B** = Conector auxiliar libre de tensión (enchufe negro)

PIN común 1 / PIN 2 = Confirmación de posición Cerrada.

PIN común 1 / PIN 3 = Confirmación de posición Abierta.



#### 4 MODO ON - OFF

**A** = Conector alimentación

**A:** VAC 3 HILOS (enchufe gris)

PIN 1 = Neutro + PIN 2 = Fase = Parada

PIN 1 = Neutro + PIN 3 = Fase = Abierto

PIN 1 = Neutro + PIN 2+3 = Fase = Cerrado

Conexión tierra/masa - PIN plano ⊕

**A:** VDC 3 HILOS (enchufe gris)

PIN 1 = (-) Negativo + PIN 2 = (+) Positivo = Parada

PIN 1 = (-) Negativo + PIN 3 = (+) Positivo = Abierto

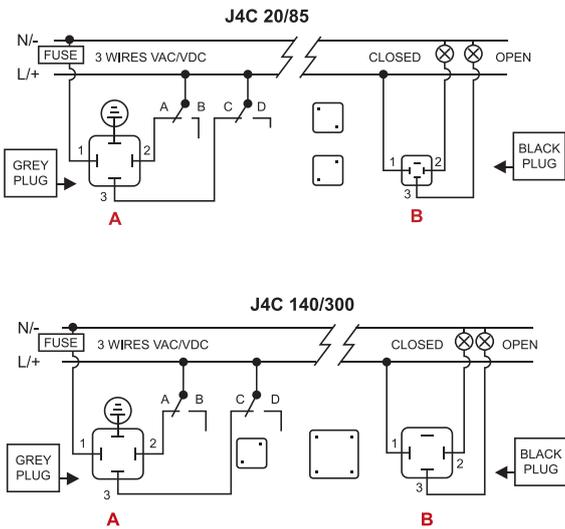
PIN 1 = (-) Negativo + PIN 2+3 = (+) Positivo = Cerrado

Conexión tierra/masa - PIN plano ⊕

**B** = Conector auxiliar libre de tensión (enchufe negro)

PIN común 1 / PIN 2 = Confirmación de posición Cerrada.

PIN común 1 / PIN 3 = Confirmación de posición Abierta.



#### 6 MODO ON - OFF

**A** = Conector alimentación

**A:** VAC 3 HILOS (enchufe gris)

PIN 1 = Neutro + PIN 2 = Fase = Abierto

PIN 1 = Neutro + PIN 3 = Fase = Cerrado

PIN 1 = Neutro + PIN 2+3 = Fase = Parada

Conexión tierra/masa - PIN plano ⊕

**A:** VDC 3 HILOS (enchufe gris)

PIN 1 = (-) Negativo + PIN 2 = (+) Positivo = Abierto

PIN 1 = (-) Negativo + PIN 3 = (+) Positivo = Cerrado

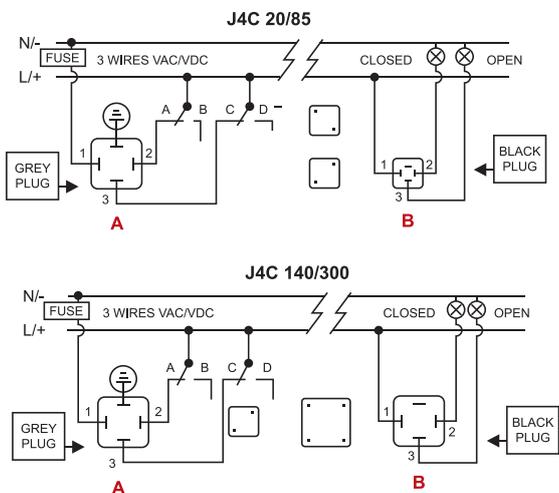
PIN 1 = (-) Negativo + PIN 2+3 = (+) Positivo = Parada

Conexión tierra/masa - PIN plano ⊕

**B** = Conector auxiliar libre de tensión (enchufe negro)

PIN común 1 / PIN 2 = Confirmación de posición Cerrada.

PIN común 1 / PIN 3 = Confirmación de posición Abierta.



#### 8 MOD ON - OFF

**A** = Conector alimentación

**A:** VAC 3 HILOS (enchufe gris)

PIN 1 = Neutro + PIN 2 = Fase = Parada

PIN 1 = Neutro + PIN 2+3 = Fase = Abierto

PIN 1 = Neutro + PIN 3 = Fase = Cerrado

Conexión tierra/masa - PIN plano ⊕

**A:** VDC 3 HILOS (enchufe gris)

PIN 1 = (-) Negativo + PIN 2 = (+) Positivo = Parada

PIN 1 = (-) Negativo + PIN 2+3 = (+) Positivo = Abierto

PIN 1 = (-) Negativo + PIN 3 = (+) Positivo = Cerrado

Conexión tierra/masa - PIN plano ⊕

**B** = Conector auxiliar libre de tensión (enchufe negro)

PIN común 1 / PIN 2 = Confirmación de posición Cerrada.

PIN común 1 / PIN 3 = Confirmación de posición Abierta.



## ACTUADOR CON BSR J4C

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

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.	

# 04 FICHAS TÉCNICAS

## J4C 20 - CARACTERÍSTICAS GENERALES



Datos técnicos	
Tiempo maniobra sin carga	9 Sec. /90° (+/- 10%)
Par máximo arranque	25 Nm / 221 lb/in
Par máximo operacional	20 Nm / 177 lb/in
Duty rating	75%
Ángulo de maniobra	0° to 270°
Interruptores final de carrera	4 SPST NO micro (2 paros motor y 2 confirmación)
Resistencia calefactora	3,5 W
Conector grande	EN 175301-803 FORM A
Conector pequeño	DIN43650/C
Grado protección IEC 60529	IP67
Temperatura	-20°C +70°C / -4°F +158°F
Brida ISO 5211	Estándar: F03/F04/F05 Opcional: F07 *17mm
Salida doble cuadrado DIN 3337	Estándar: *14 Opcional: *9, *11mm
Peso	1,75 kg

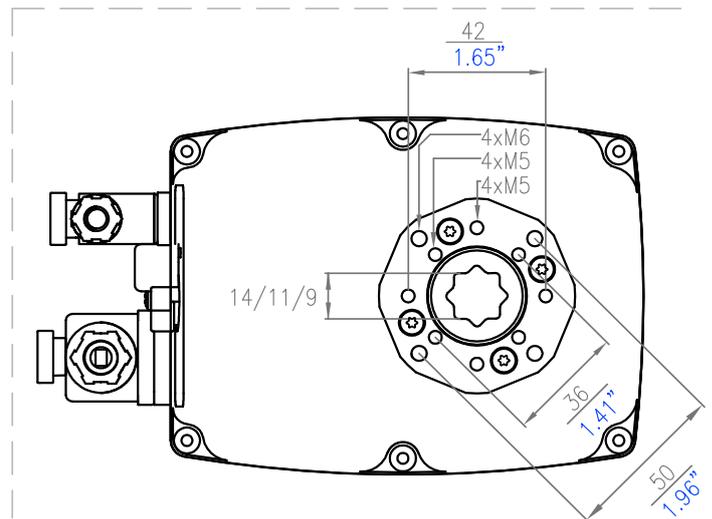
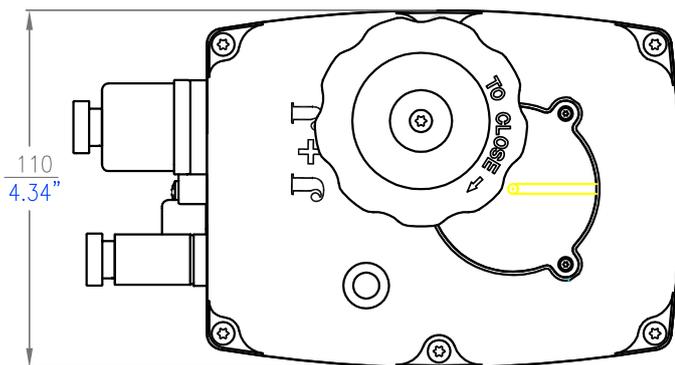
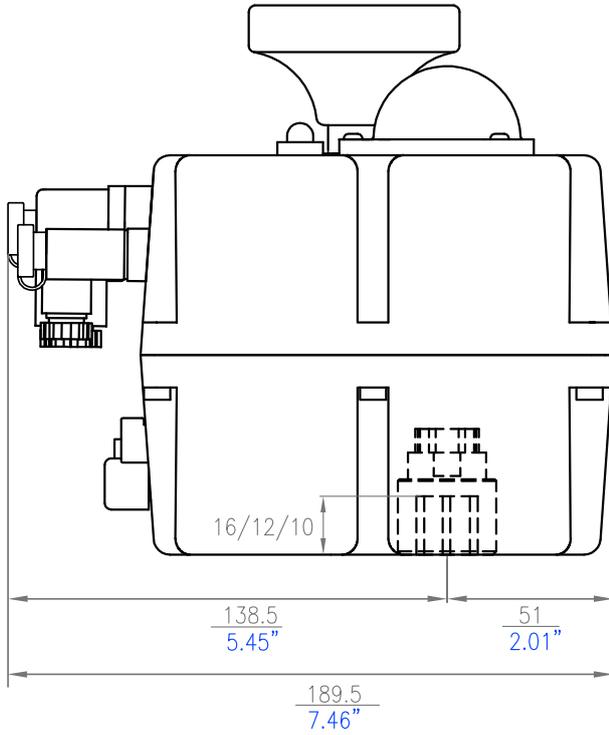
Datos electrónicos	
Limitador electrónico de par	
Motor	24VDC Brushless motor
Aislamiento	Class B
(IEC 60034) Servicio	S4
Voltaje VDC/VAC 50/60Hz -0%+5%	
S20	24-240 VDC/VAC
B20	12 VDC/VAC ONLY

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
Potenciómetro	1K, 5K or 10K
Actuador con 3 posiciones	0°-45°-90° or 0°-90°-180°

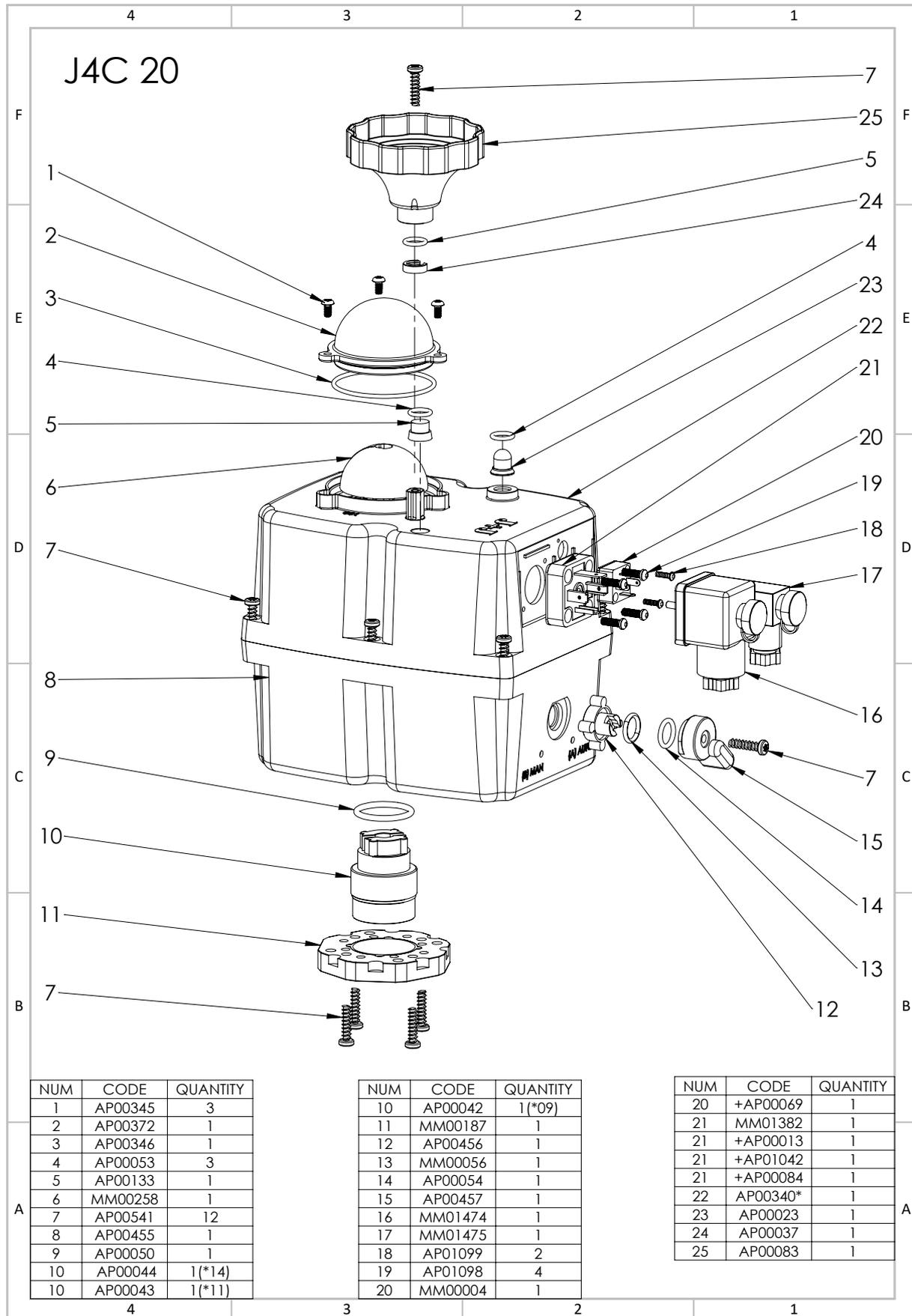
Materiales	Estándar	Opcional
Cuerpo	Poliamida Anticorrosiva, color Gris	Polipropileno V0, color Negro
Tapa	Poliamida Anticorrosiva, color Rojo	Polipropileno V0, color Natural
Salida	Zamak, tratamiento Cincado	Zamak, tratamiento Teflonado
Brida	Zamak y tratamiento Cincado	Zamak y tratamiento Teflonado
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	-

Nota: Los datos técnicos no varían para los diferentes envoltentes.

## MEDIDAS J4C 20



## DESPIECE





## DESPIECE

J4C 20

NUM	CODE	QUANTITY
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

NUM	CODE	QUANTITY
35	AP00974	1
36	AP00032	3
37	AP00021	1
38	AP00960	1
39	AP00143	1
40	AP00955	1
41	AP00861	1
42	AP00145	1

## J4C 35 - CARACTERÍSTICAS GENERALES



Datos técnicos	
Tiempo maniobra sin carga	9 Sec. /90° (+/- 10%)
Par máximo arranque	38 Nm / 359,3 lb/in
Par máximo operacional	35 Nm / 309 lb/in
Duty rating	75%
Ángulo de maniobra	0° to 270°
Interruptores final de carrera	4 SPST NO micro (2 paros motor y 2 confirmación)
Resistencia calefactora	3,5 W
Conector grande	EN 175301-803 FORM A
Conector pequeño	DIN43650/C
Grado protección IEC 60529	IP67
Temperatura	-20°C +70°C / -4°F +158°F
Brida ISO 5211	Estándar: F03/F04/F05 Optional: F07 *17mm
Salida doble cuadrado DIN 3337	Estándar: *14 Optional: *9, *11mm
Peso	1,79 kg

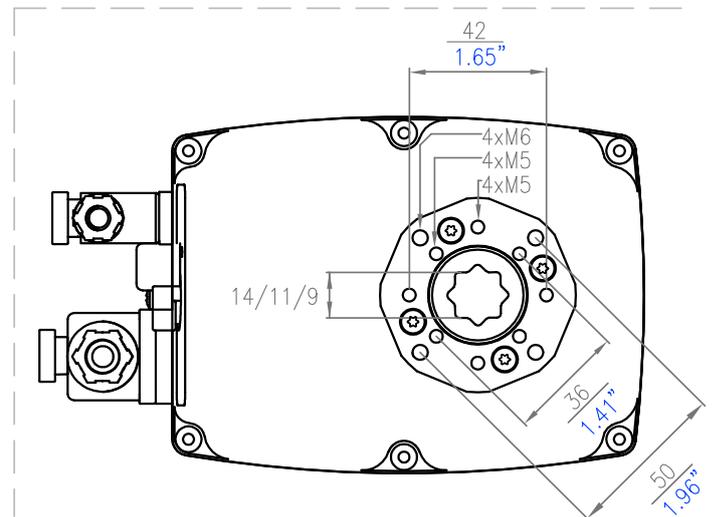
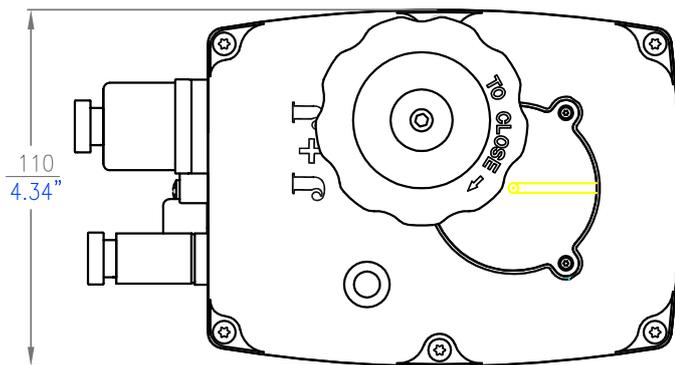
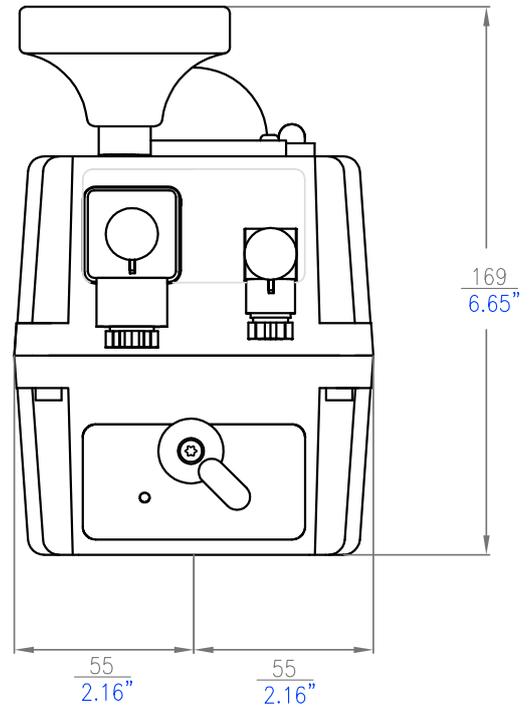
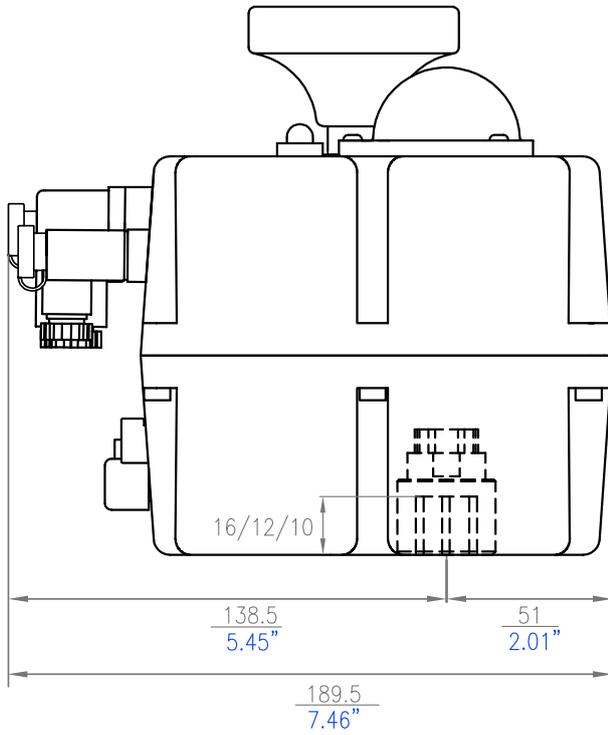
Datos electrónicos	
Limitador electrónico de par	
Motor	24VDC Brushless motor
Aislamiento	Class B
(IEC 60034) Servicio	S4
Voltaje VDC/VAC 50/60Hz -0%+5%	
S35	24-240 VDC/VAC
B35	12 VDC/VAC ONLY

Opciones	
J4C 20/85 DPS KIT posicionador digital	4-20mA, 0-20mA, 0-10V or 1-10V
J4C 20/85 BSR KIT sistema batería a fallo de corriente	NC - NO
Potenciometro	1K, 5K or 10K
Actuador 3 posiciones	0°-45°-90° or 0°-90°-180°

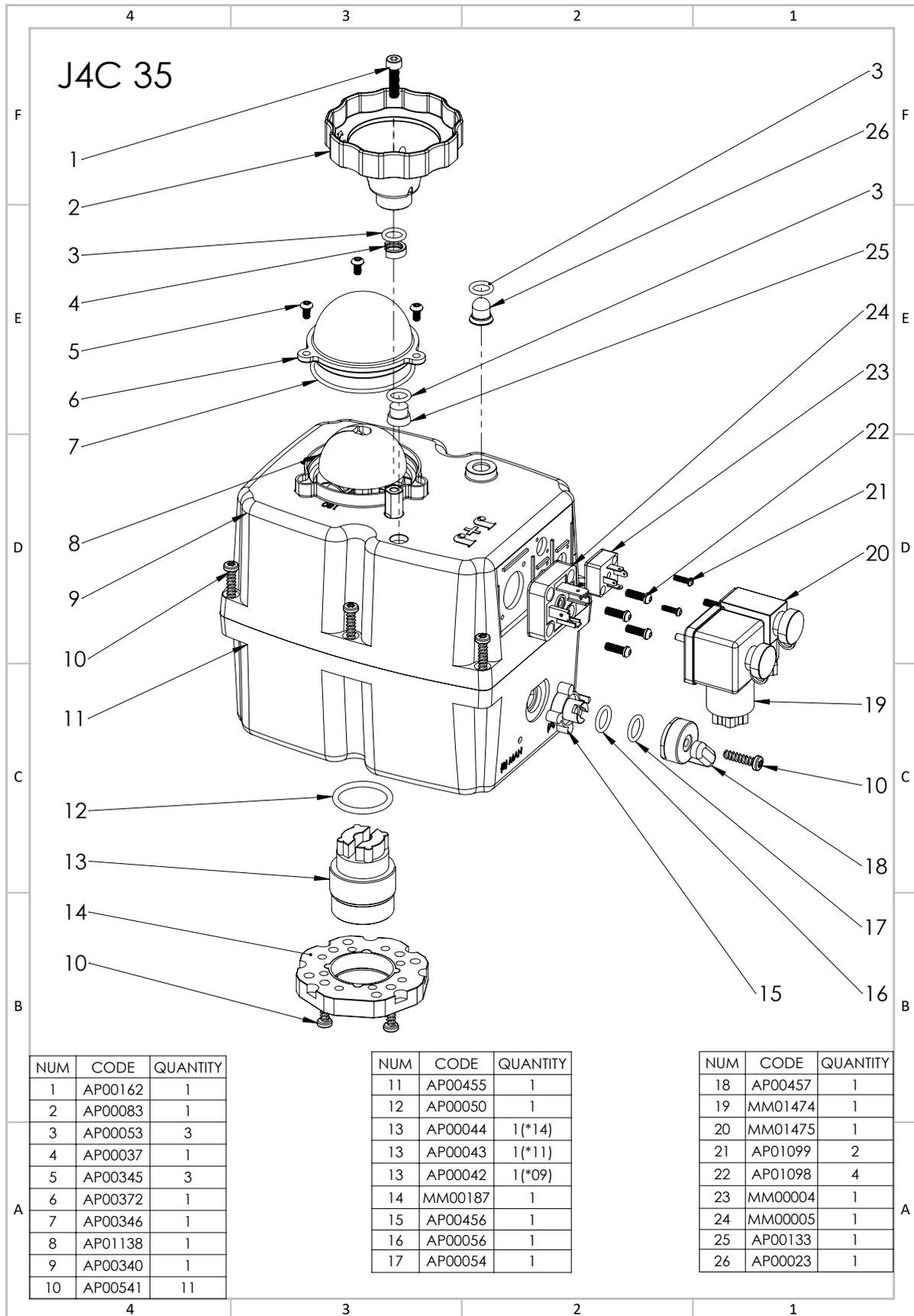
Materiales	Estándar	Opcional
Cuerpo	Poliamida anticorrosiva, color gris	Polipropileno V0, color negro
Tapa	Poliamida anticorrosiva, color rojo	Polipropileno V0, color natural
Salida	Zamak, tratamiento cincado	Zamak, tratamiento Teflonado
Brida	Zamak y tratamiento cincado	Zamak y tratamiento Teflonado
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	-

Nota: Los datos técnicos no varían para los diferentes envoltentes.

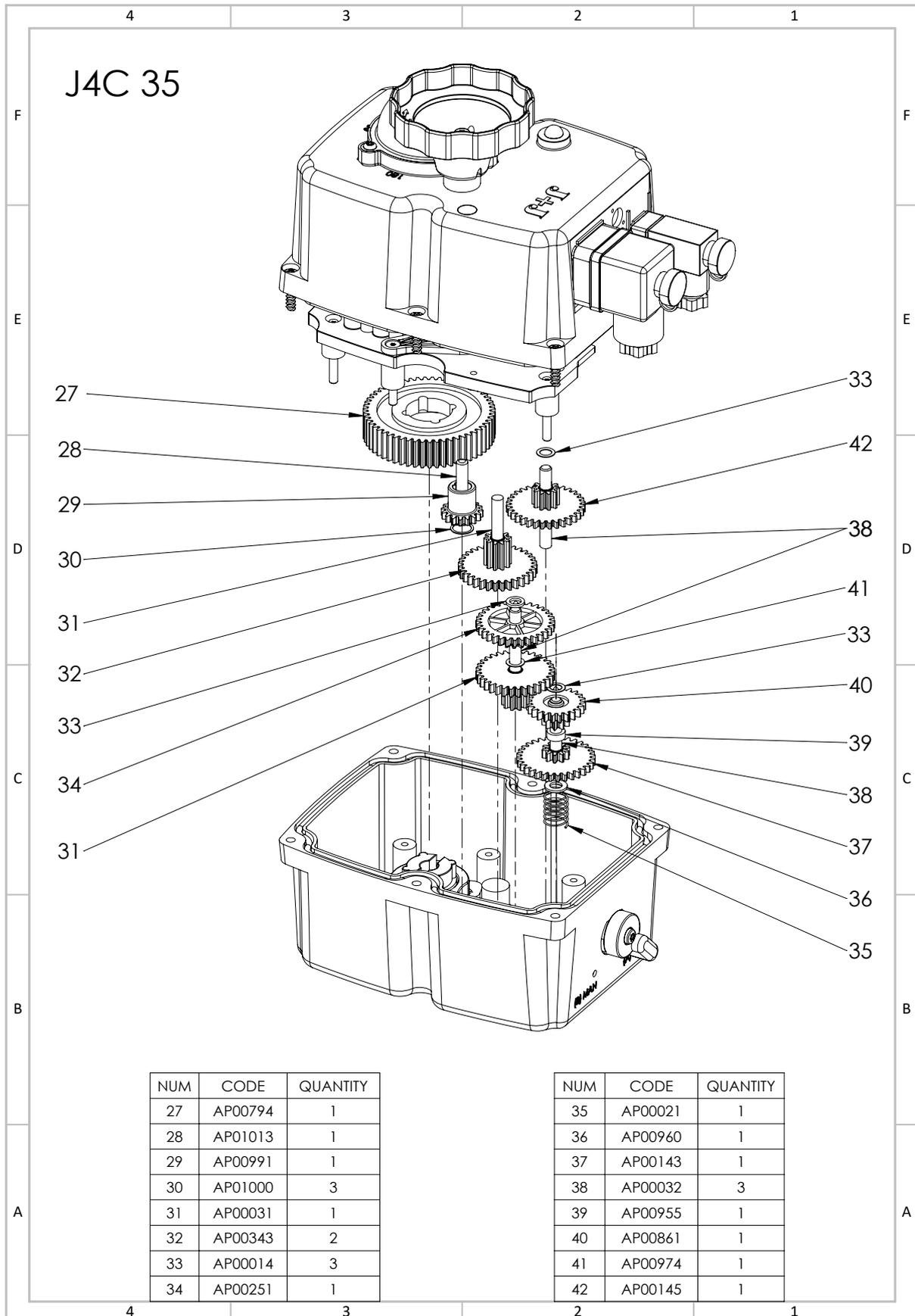
## MEDIDAS J4C 35



## DESPIECE



## DESPIECE





## J4C 55 - CARACTERÍSTICAS GENERALES



Datos técnicos	
Tiempo maniobra sin carga	13 Sec. /90° (+/- 10%)
Par máximo arranque	60 Nm / 530 lb/in
Par máximo operacional	55 Nm / 486 lb/in
Duty rating	75%
Ángulo de maniobra	0° to 270°
Interruptores final de carrera	4 SPST NO micro (2 paros motor y 2 confirmación)
Resistencia calefactora	3,5 W
Conector grande	EN 175301-803 FORM A
Conector pequeño	DIN43650/C
Grado protección IEC 60529	IP67
Temperatura	-20°C +70°C / -4°F +158°F
Brida ISO 5211	Estándar: F05/F07
Salida doble cuadrado DIN 3337	Estándar: *17 Optional: *11, *14mm
Peso	2,32 kg

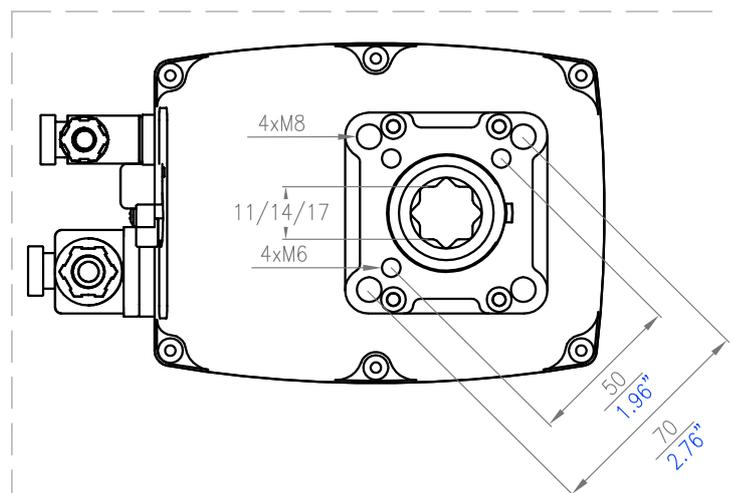
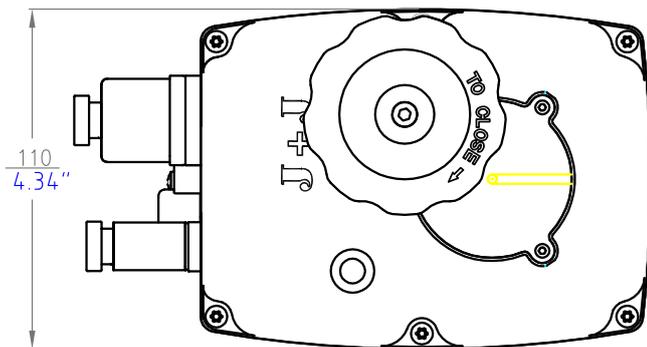
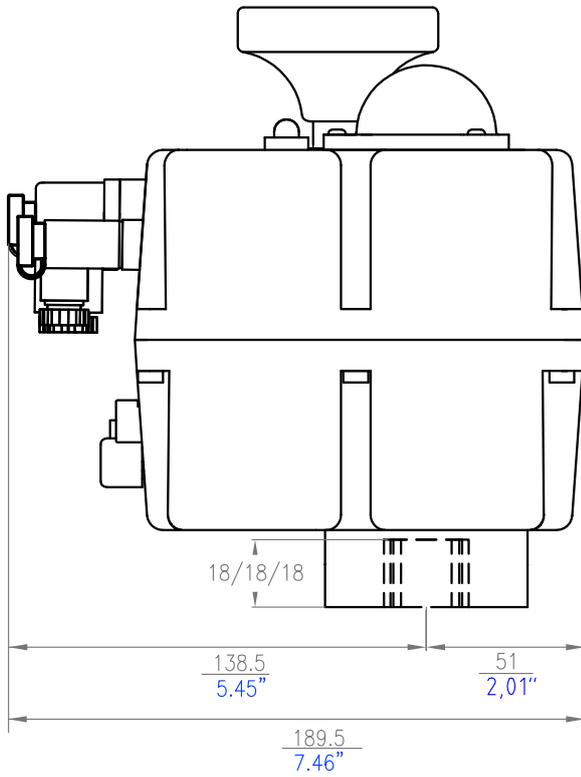
Datos electrónicos	
Limitador electrónico de par	
Motor	24VDC Brushless motor
Aislamiento	Class B
(IEC 60034) Servicio	S4
Voltaje VDC/VAC 50/60Hz -0%+5%	
S55	24-240 VDC/VAC
B55	12 VDC/VAC ONLY

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
Potenciómetro	1K, 5K or 10K
Actuador con 3 posiciones	0°-45°-90° or 0°-90°-180°

Materiales	Estándar	Opcional
Cuerpo	Poliamida Anticorrosiva, color Gris	Polipropileno V0, color Negro
Tapa	Poliamida Anticorrosiva, color Rojo	Polipropileno V0, color Natural
Salida	Zamak, tratamiento Cincado	Zamak, tratamiento Teflonado
Brida	Aluminio y tratamiento Cataforesis	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	-

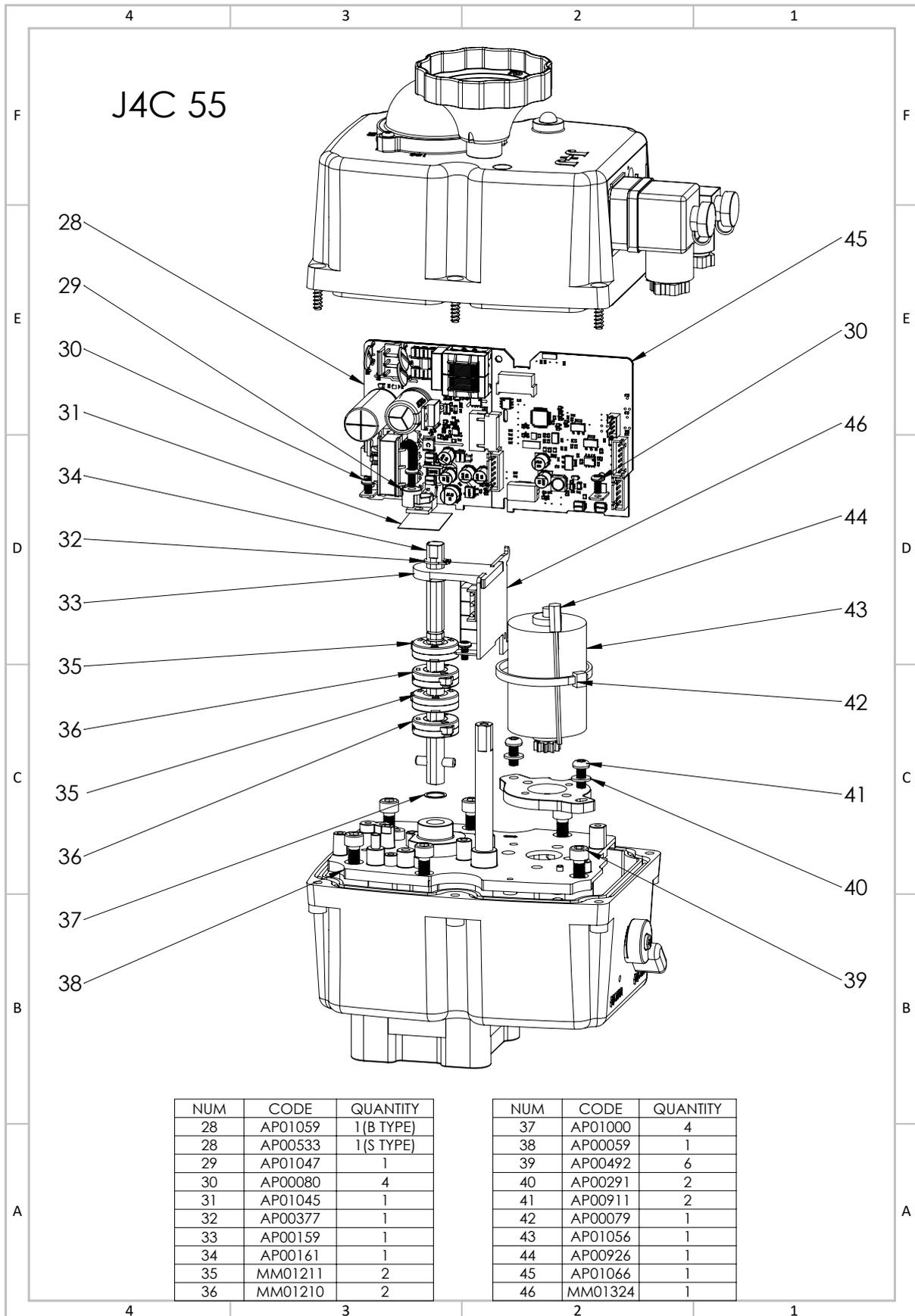
Nota: Los datos técnicos no varían para los diferentes envoltentes.

## MEDIDAS J4C 55

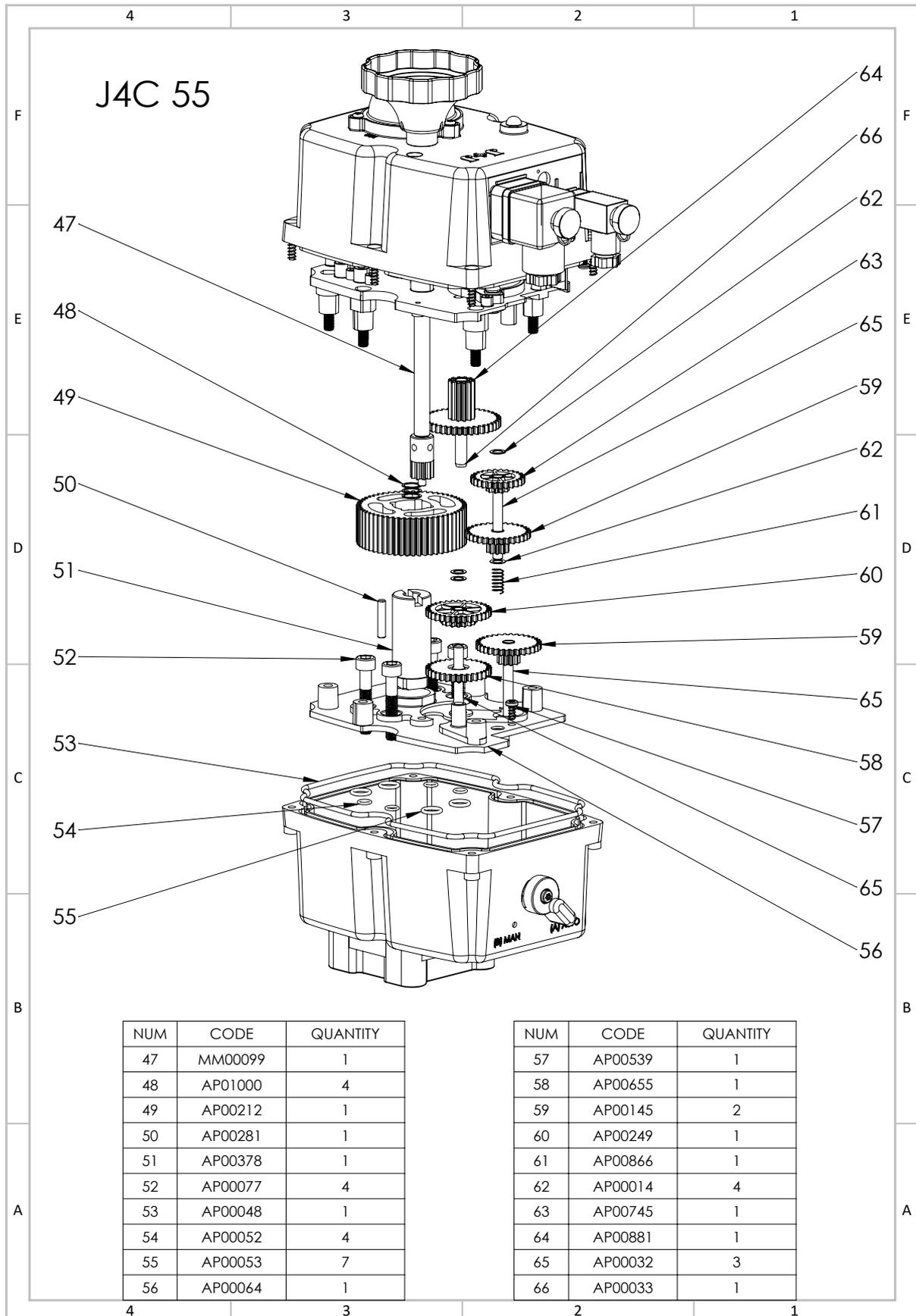




## DESPIECE

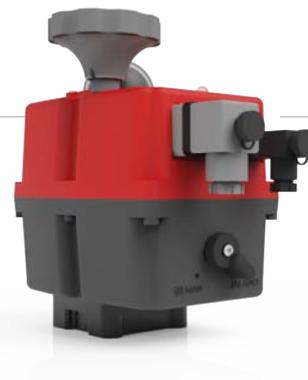


## DESPIECE



## J4C 85 - CARACTERÍSTICAS GENERALES

Datos técnicos	
Tiempo maniobra sin carga	29 Sec. /90° (+/- 10%)
Par máximo arranque	90 Nm / 796,3 lb/in
Par máximo operacional	85 Nm / 752 lb/in
Duty rating	75%
Ángulo de maniobra	0° to 270°
Interruptores final de carrera	4 SPST NO micro (2 paros motor y 2 confirmación)
Resistencia calefactora	3,5 W
Conector grande	EN 175301-803 FORM A
Conector pequeño	DIN43650/C
Grado protección IEC 60529	IP67
Temperatura	-20°C +70°C / -4°F +158°F
Brida ISO 5211	Estándar: F05/F07
Salida doble cuadrado DIN 3337	Estándar: *17 Optional: *14mm
Peso	2,84 kg



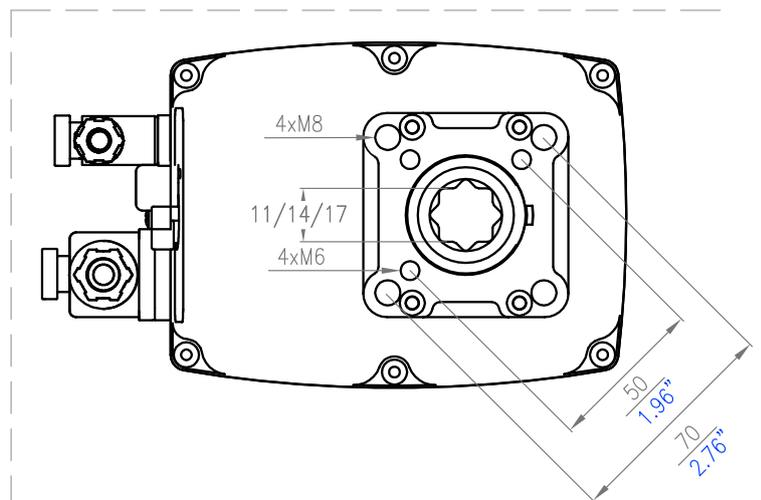
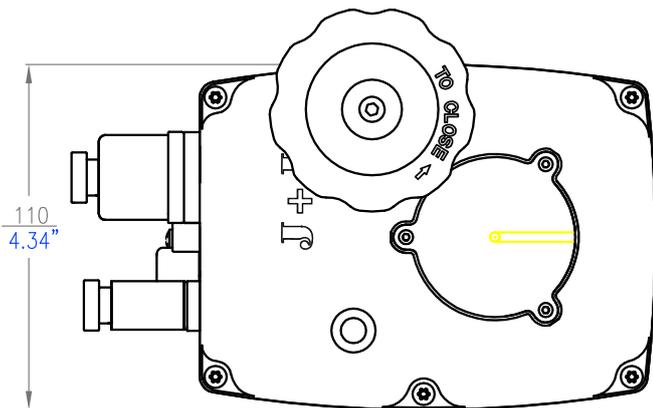
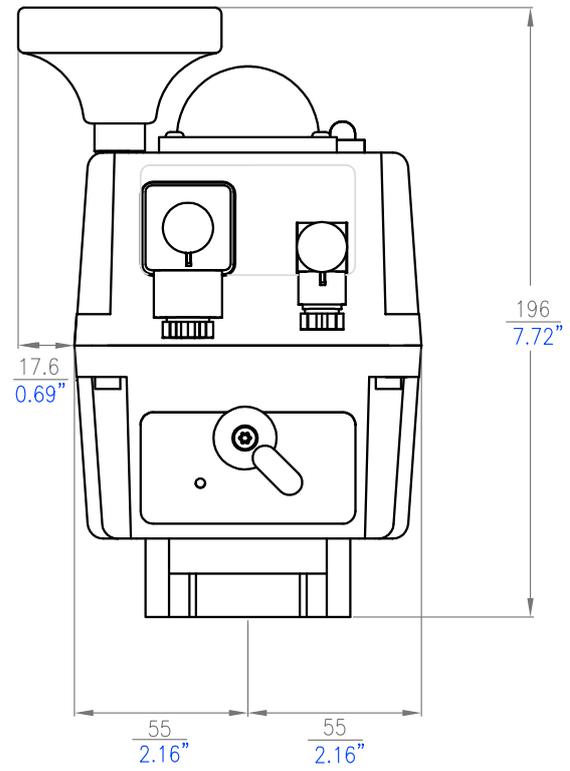
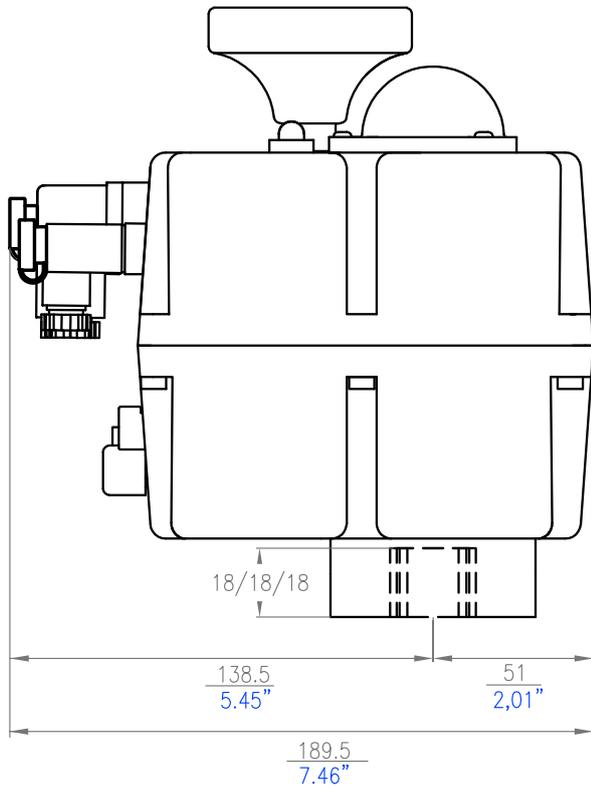
Datos electrónicos	
Limitador electrónico de par	
Motor	24VDC Brushless motor
Aislamiento	Class B
(IEC 60034) Servicio	S4
Voltaje VDC/VAC 50/60Hz -0%+5%	
S85	24-240 VDC/VAC
B85	12 VDC/VAC ONLY

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

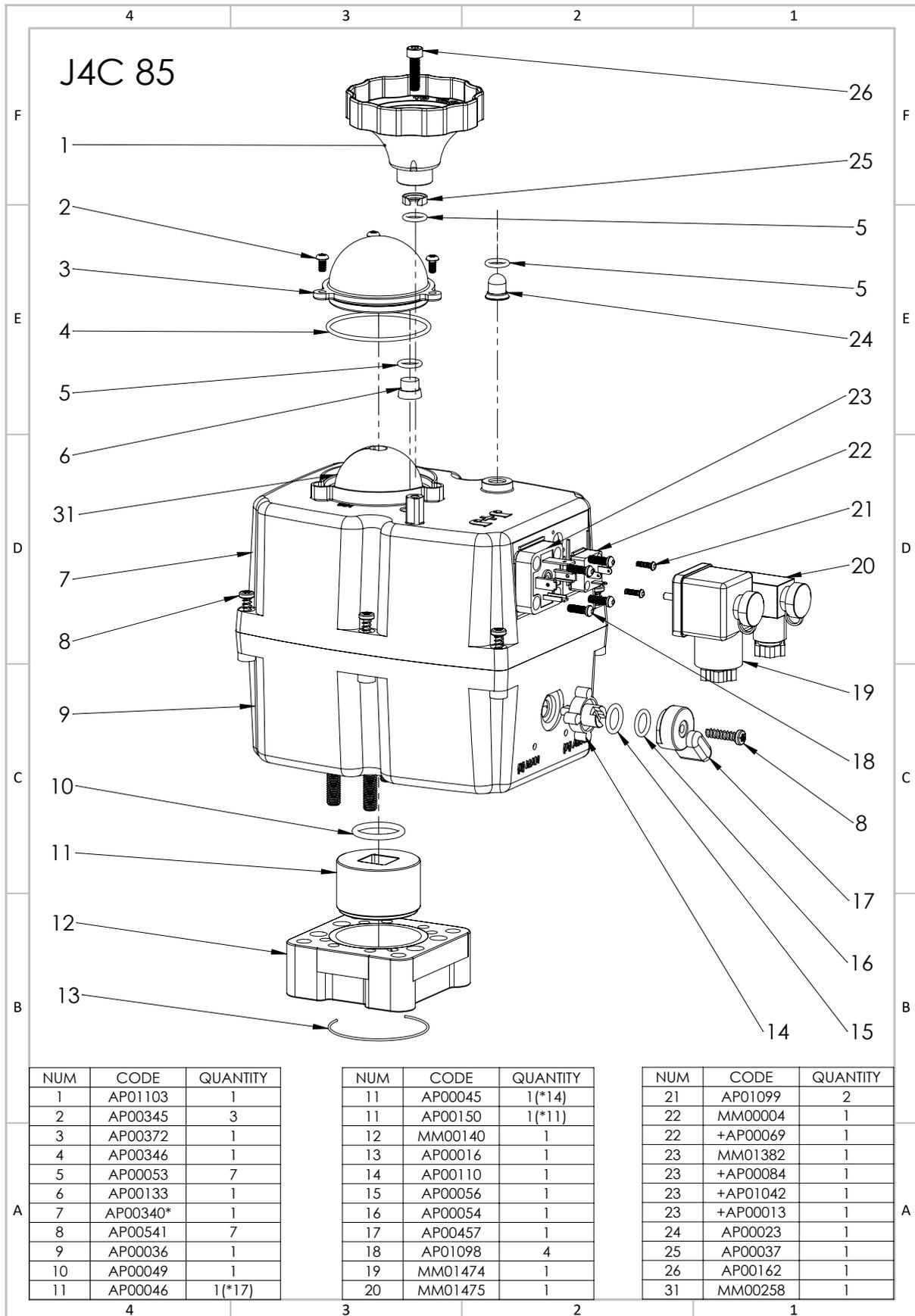
Materiales	Estándar	Opcional
Cuerpo	Poliamida Anticorrosiva, color Gris	Polipropileno V0, color Negro
Tapa	Poliamida Anticorrosiva, color Rojo	Polipropileno V0, color Natural
Salida	Zamak, tratamiento Cincado	Zamak, tratamiento Teflonado
Brida	Aluminio y tratamiento Cataforesis	Aluminio y tratamiento 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	-

Nota: Los datos técnicos no varían para los diferentes envoltentes..

## MEDIDAS J4C 85



## DESPIECE



## DESPIECE

J4C 85

NUM	CODE	QUANTITY	NUM	CODE	QUANTITY
27	AP01059	1(B TYPE)	38	AP00492	1
27	AP00533	1(STYPE)	39	AP00048	6
28	AP00080	4	40	AP00058	1
29	AP01047	1	41	AP00291	2
30	AP01045	1	42	AP00911	2
32	AP00159	1	43	AP00079	1
33	AP00161	1	44	AP01056	1
34	MM01211	2	45	AP00926	1
35	MM01210	2	46	AP01066	1
36	AP01000	4	47	MM01324	1
37	AP00377	1			

## DESPIECE

4                      3                      2                      1

F

J4C 85

E

D

C

B

A

NUM	CODE	QUANTITY	NUM	CODE	QUANTITY	NUM	CODE	QUANTITY
48	AP00874	1	55	AP00875	1	62	AP00014	5
49	AP00281	1	56	AP00077	4	63	AP00145	2
50	AP00378	1	57	AP00065	1	64	AP00655	1
51	AP00039	1	58	AP00053	7	65	AP00873	1
52	AP00263	1	59	AP00052	4	66	AP00143	1
53	AP00437	1	60	AP00866	1	67	AP00790	1
54	AP00015	1	61	AP00539	1	68	MM00099	1

4                      3                      2                      1

## J4C 140 - CARACTERÍSTICAS GENERALES



Datos técnicos	
Tiempo maniobra sin carga	34 Sec. /90° (+/- 10%)
Par máximo arranque	170 Nm / 1504,5 lb/in
Par máximo operacional	140 Nm / 1239 lb/in
Duty rating	75%
Ángulo de maniobra	0° to 270°
Interruptores final de carrera	4 SPST NO micro (2 paros motor y 2 confirmación)
Resistencia calefactora	3,5 W
Conector grande	EN 175301-803 FORM A
Conector pequeño	DIN43650/C
Grado protección IEC 60529	IP67
Temperatura	-20°C +70°C / -4°F +158°F
Brida ISO 5211	Estándar: F07/F10 Optional: F12
Salida doble cuadrado DIN 3337	Estándar: *22 Optional: *17mm
Peso	4,72 kg

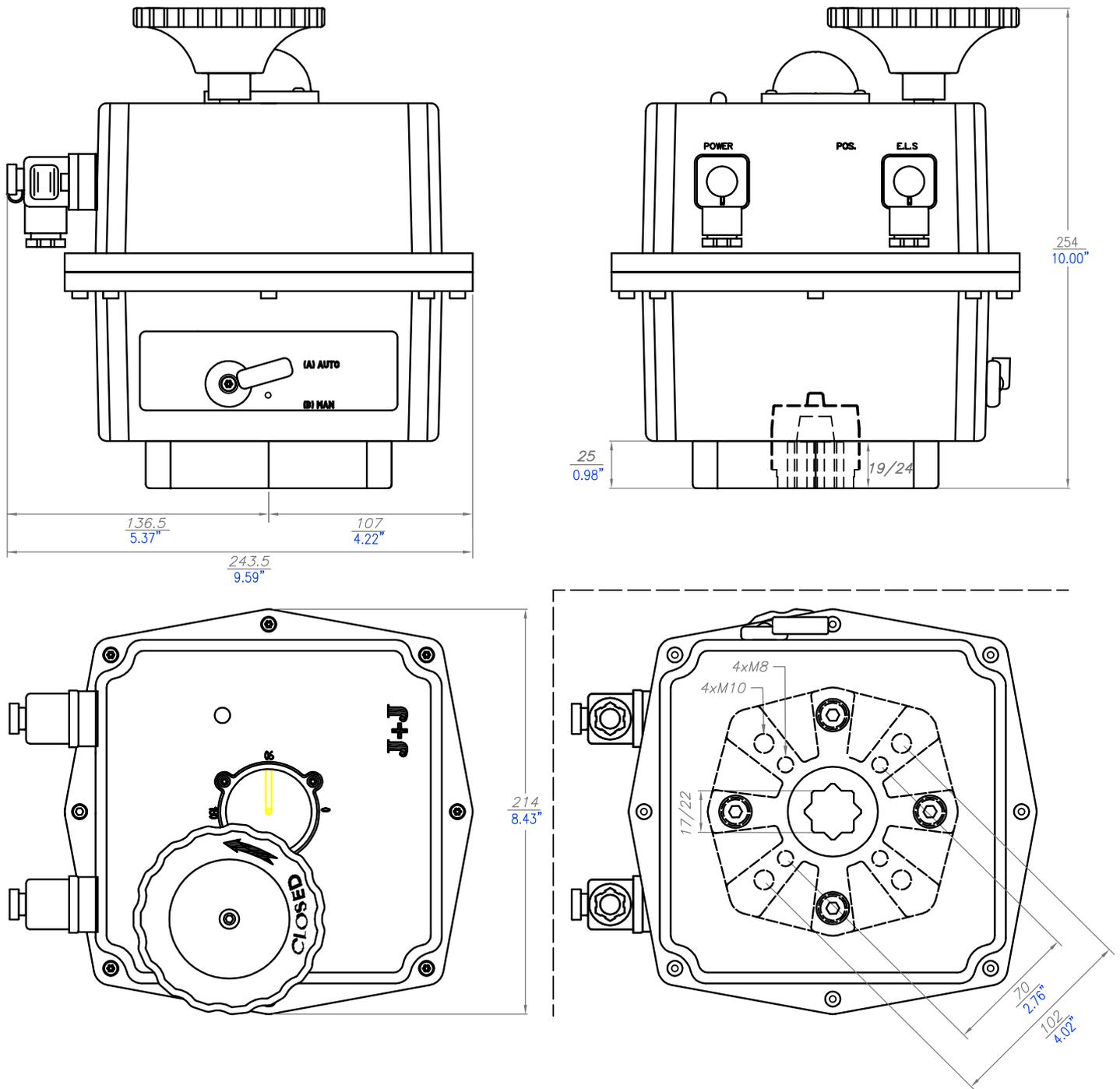
Datos electrónicos	
Limitador electrónico de par	
Motor	24VDC Brushless motor
Aislamiento	Class B
(IEC 60034) Servicio	S4
Voltaje VDC/VAC 50/60Hz -0%+5%	
S140	24-240 VDC/VAC
B140	12 VDC/VAC ONLY

Opciones	
J4C 140/300 DPS KIT posicionador digital	4-20mA, 0-20mA, 0-10V or 1-10V
J4C 140/300 BSR KIT de retorno emergencia por batería	NC - NO
Potenciómetro	1K, 5K or 10K
Actuador con 3 posiciones	0°-45°-90° or 0°-90°-180°

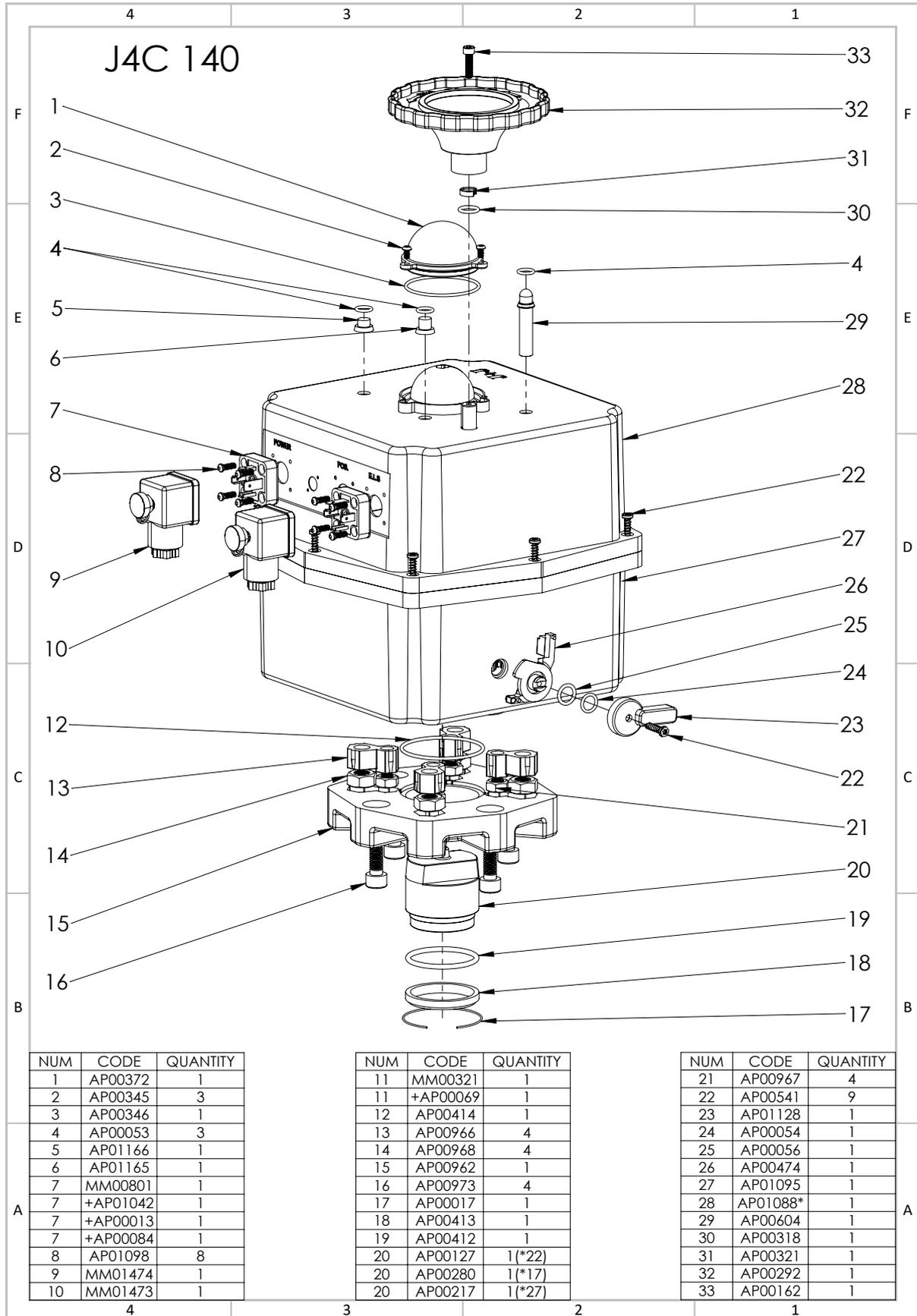
Materiales	Estándar	Opcional
Cuerpo	Poliamida Anticorrosiva, color Gris	Polipropileno V0, color Negro
Tapa	Poliamida Anticorrosiva, color Rojo	Polipropileno V0, color Natural
Salida	Zamak, tratamiento Cincado	Zamak, tratamiento Teflonado
Brida	Aluminio y tratamiento Cataforesis	Aluminio y tratamiento 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	-

Nota: Los datos técnicos no varían para los diferentes envoltentes.

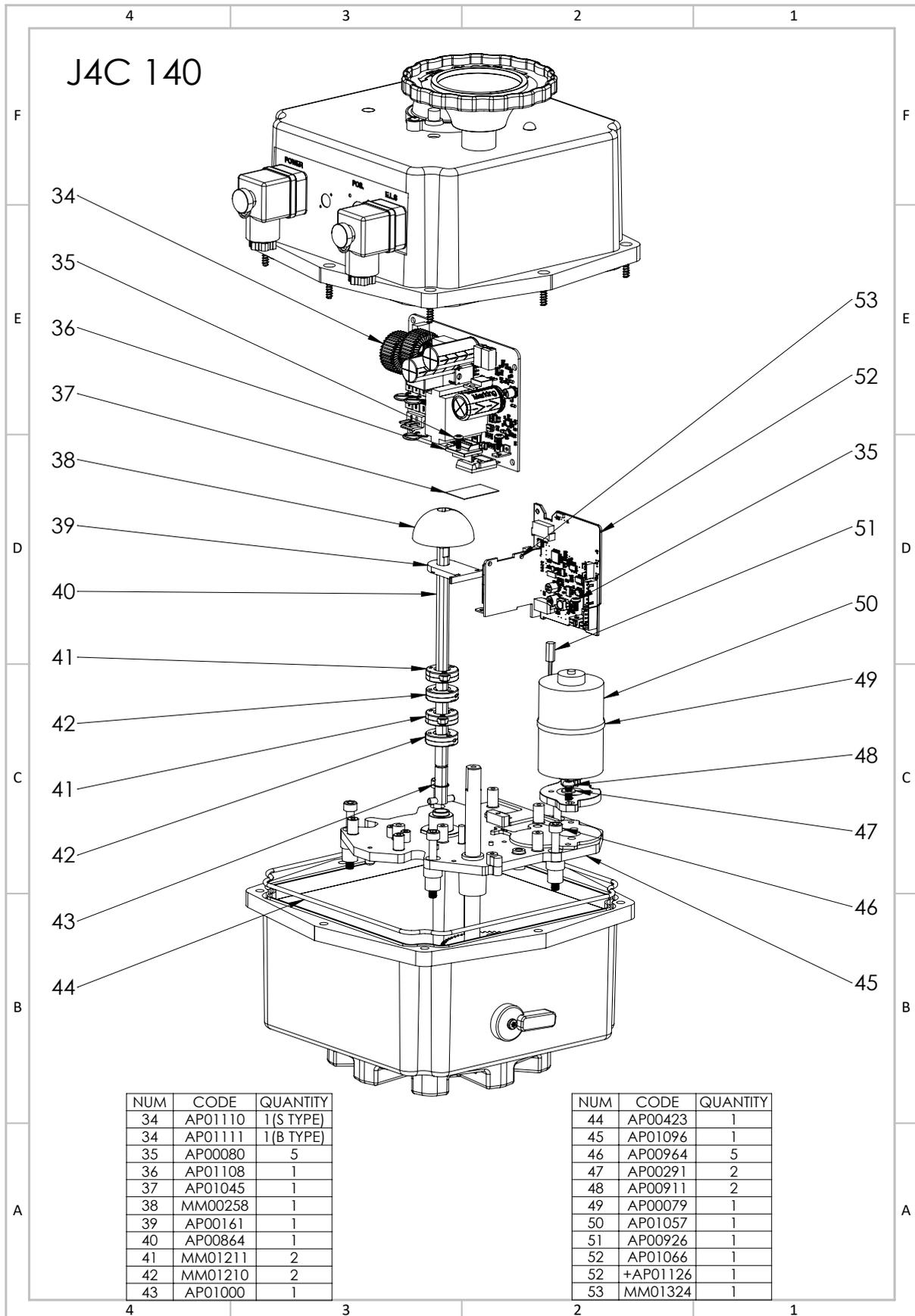
## MEDIDAS J4C 140



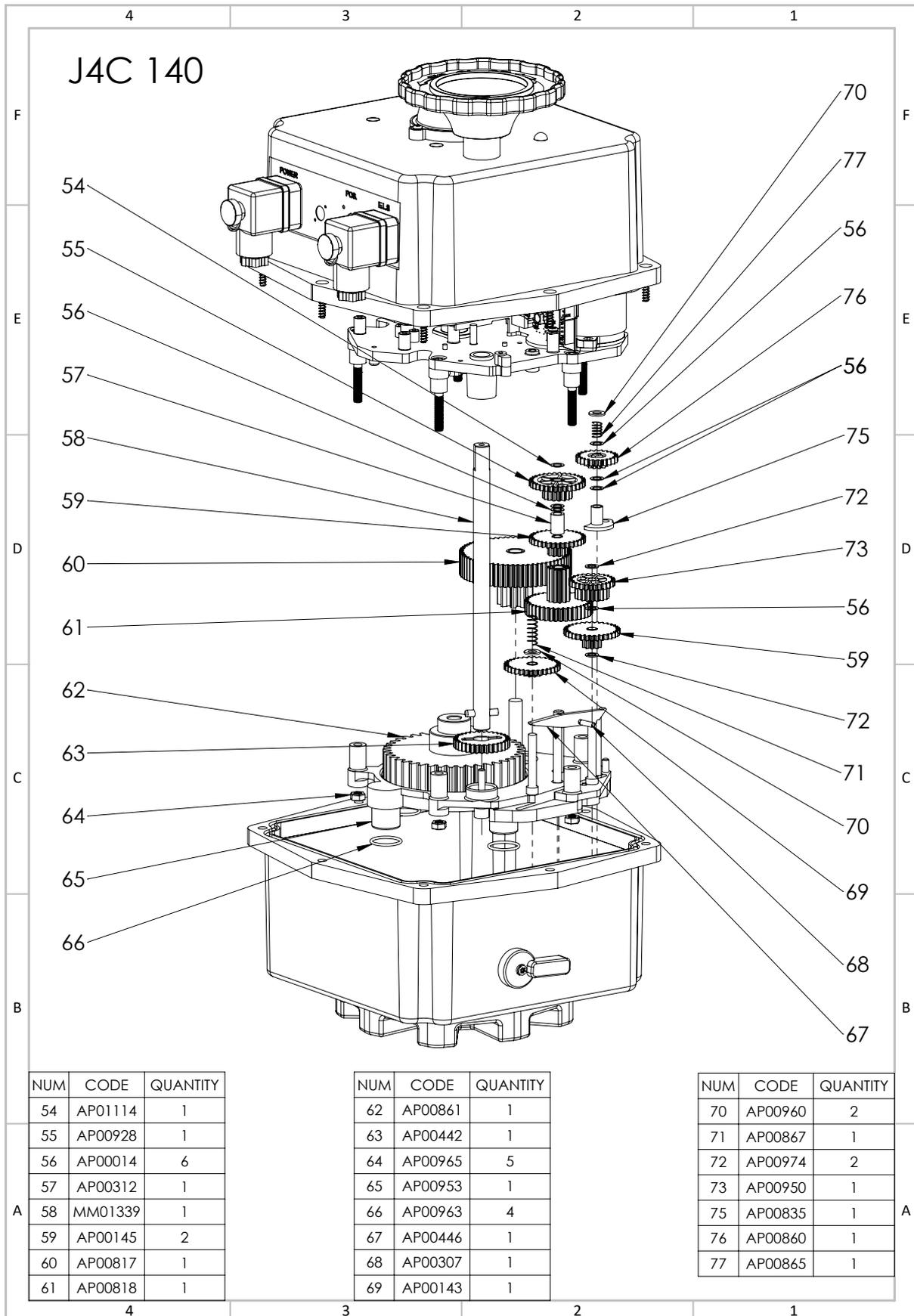
## DESPIECE



## DESPIECE



## DESPIECE



## J4C 300 - CARACTERÍSTICAS GENERALES



### Datos técnicos

Tiempo maniobra sin carga	58 Sec. /90° (+/- 10%)
Par máximo arranque	350 Nm / 3097,5 lb/in
Par máximo operacional	300 Nm / 2655 lb/in
Duty rating	75%
Ángulo de maniobra	0° to 270°
Interruptores final de carrera	4 SPST NO micro (2 paros motor y 2 confirmación)
Resistencia calefactora	3,5 W
Conector grande	EN 175301-803 FORM A
Conector pequeño	DIN43650/C
Grado protección IEC 60529	IP67
Temperatura	-20°C +70°C / -4°F +158°F
Brida ISO 5211	Estándar: F07/F10 Optional: F12
Salida doble cuadrado DIN 3337	Estándar: *22 Optional: *17mm
Peso	4,72 kg

### Datos electrónicos

#### Limitador electrónico de par

Motor	24VDC Brushless motor
-------	-----------------------

Aislamiento	Class B
-------------	---------

(IEC 60034) Servicio	S4
----------------------	----

#### Voltaje VDC/VAC 50/60Hz -0%+5%

S300	24-240 VDC/VAC
------	----------------

B300	12 VDC/VAC ONLY
------	-----------------

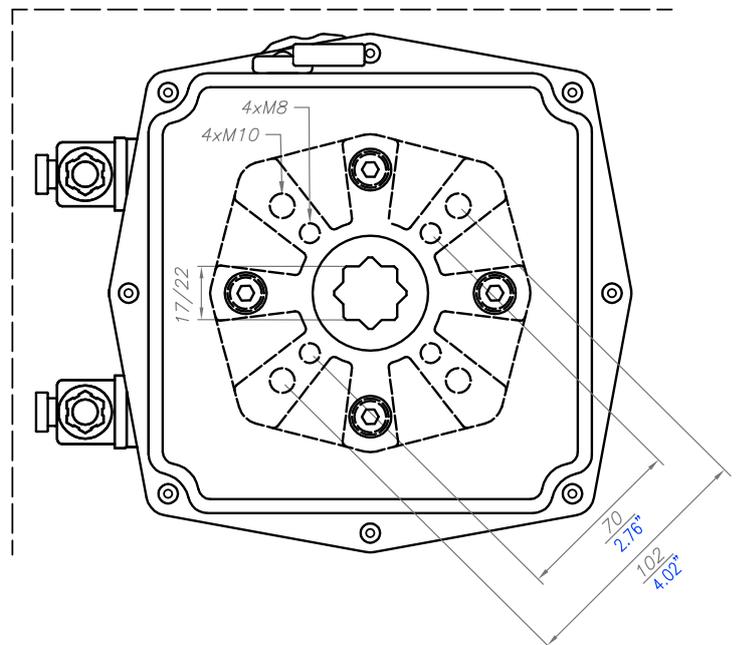
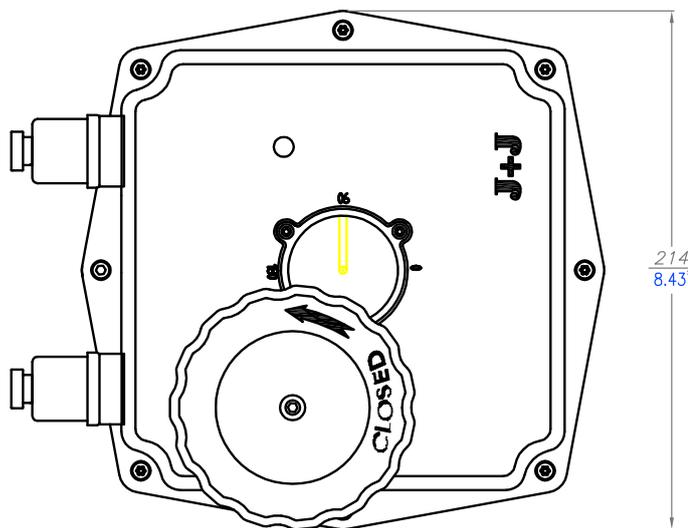
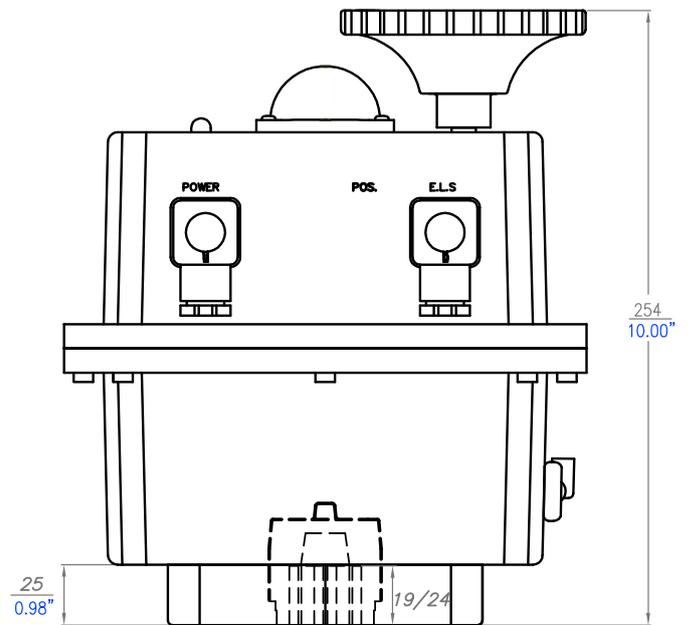
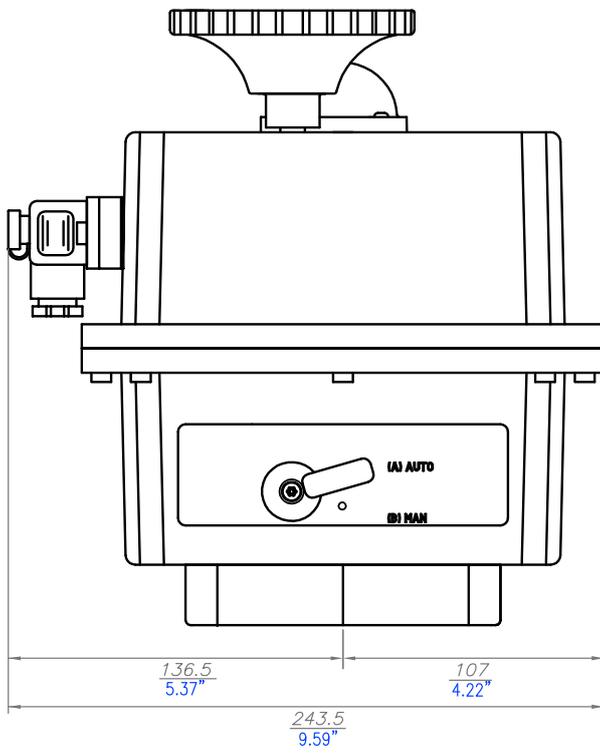
### Opciones

J4C140/300 DPS KIT posicionador digital	4-20mA, 0-20mA, 0-10V or 1-10V
J4C 140/300 KIT BSR de retorno emergencia por batería	NC - NO
Potenciómetro	1K, 5K or 10K
Actuador con 3 posiciones	0°-45°-90° or 0°-90°-180°

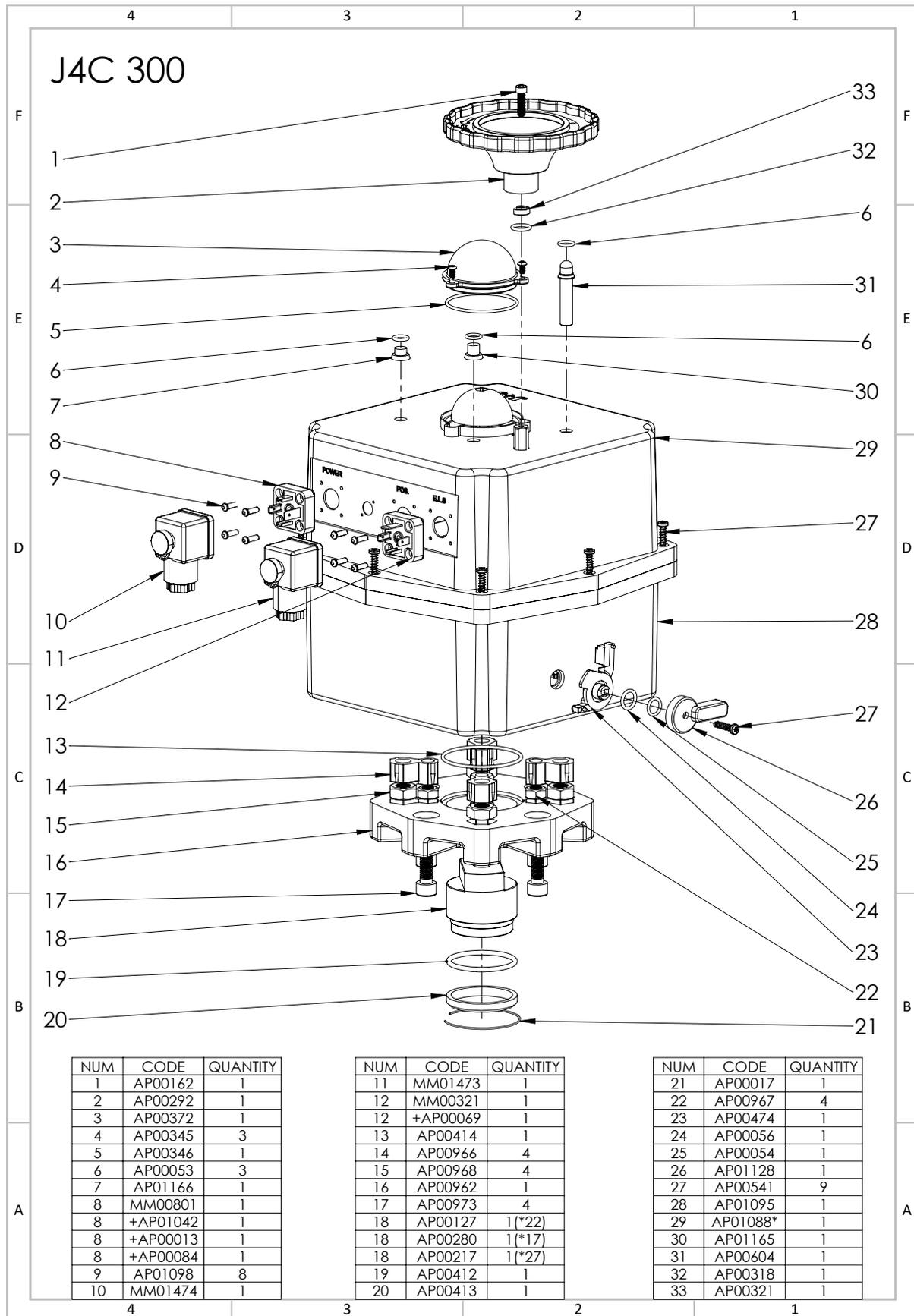
Materiales	Estándar	Opcional
Cuerpo	Poliamida Anticorrosiva, color Gris	Polipropileno V0, color Negro
Tapa	Poliamida Anticorrosiva, color Rojo	Polipropileno V0, color Natural
Salida	Zamak, tratamiento Cincado	Zamak, tratamiento Teflonado
Brida	Aluminio y tratamiento Cataforesis	Aluminio y tratamiento 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	-

Nota: Los datos técnicos no varían para los diferentes envoltentes.

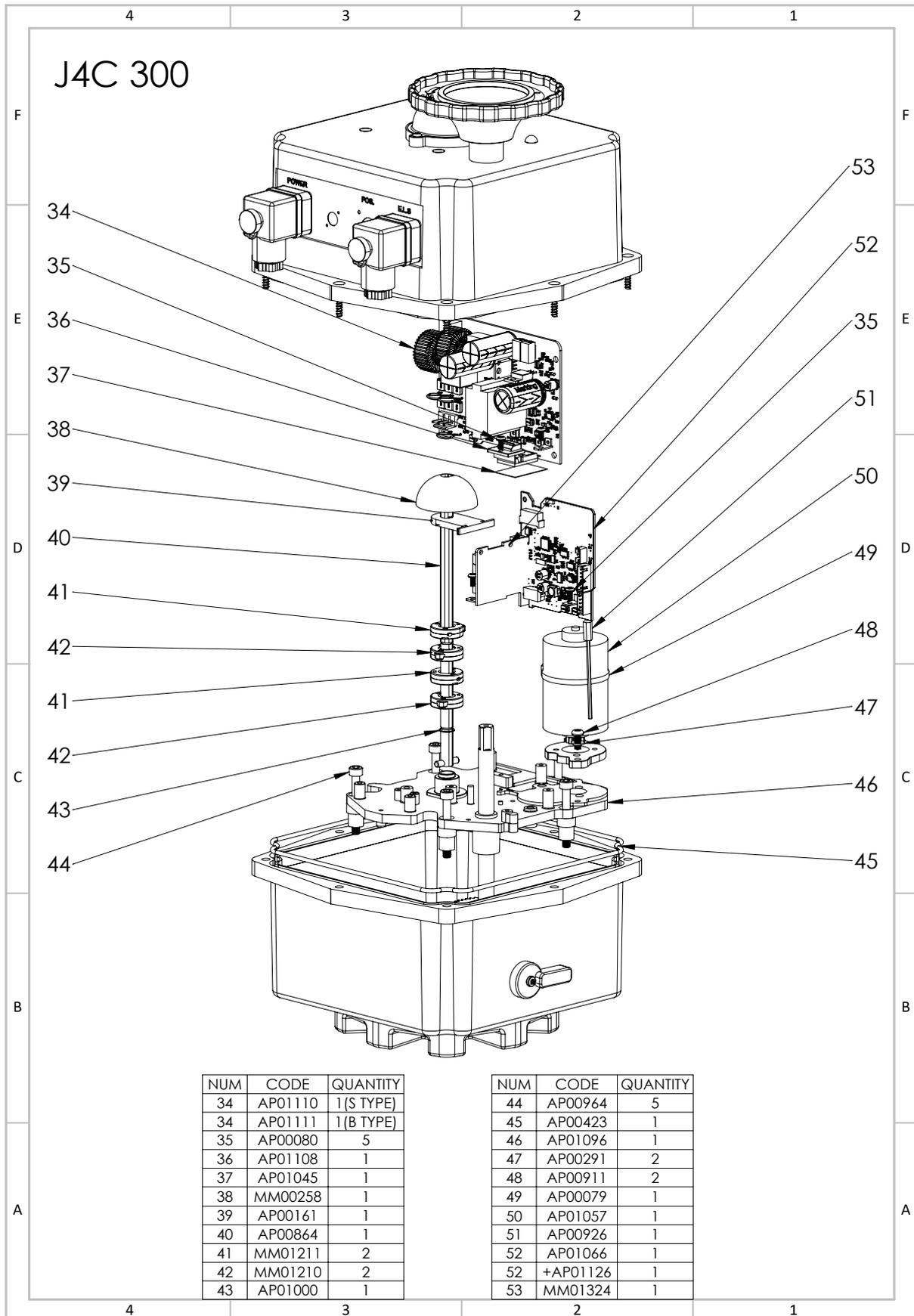
## MEDIDAS J4C 300



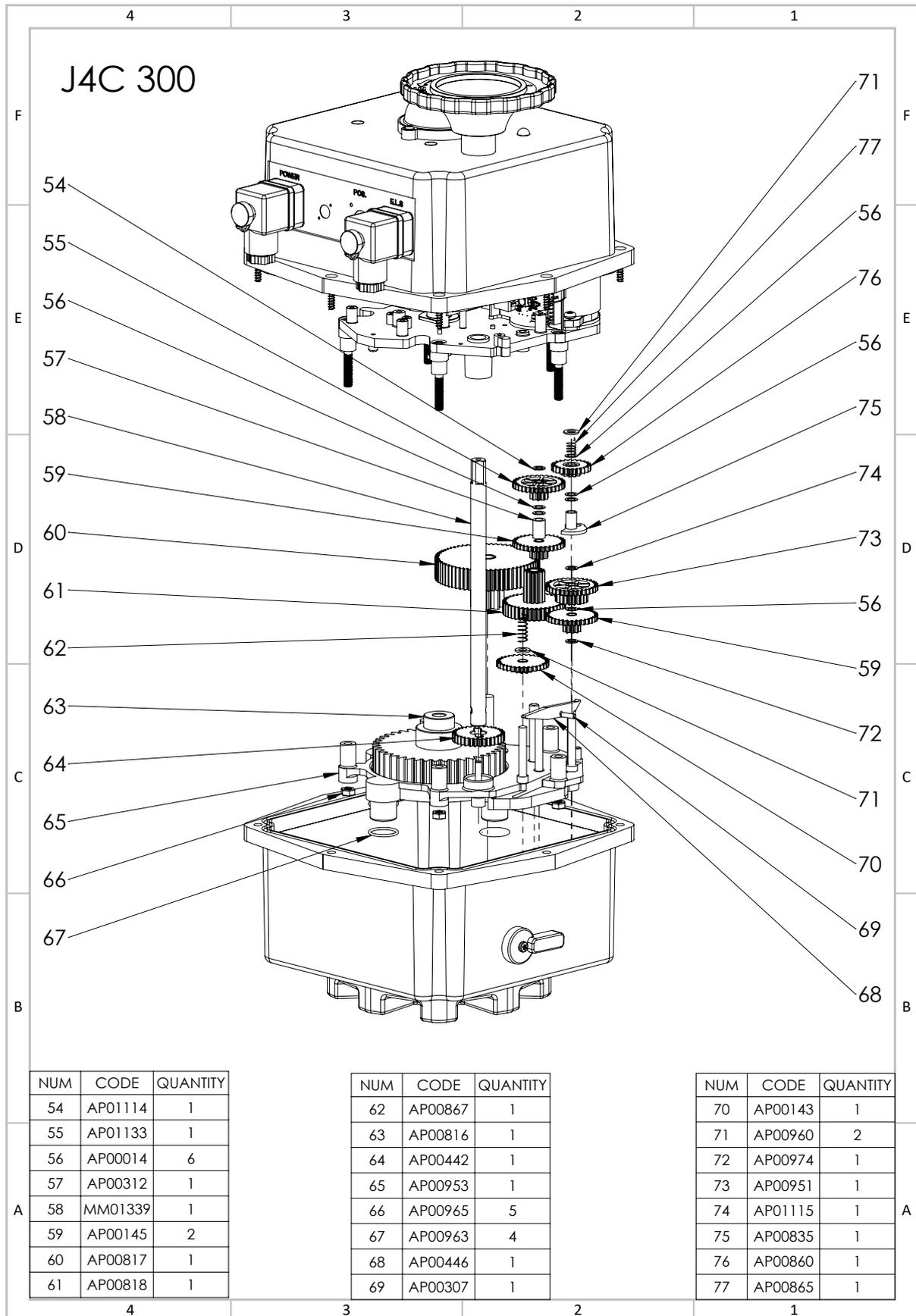
## DESPIECE



## DESPIECE



## DESPIECE



# 05 OPCIONES

# DPS J4C 20/85

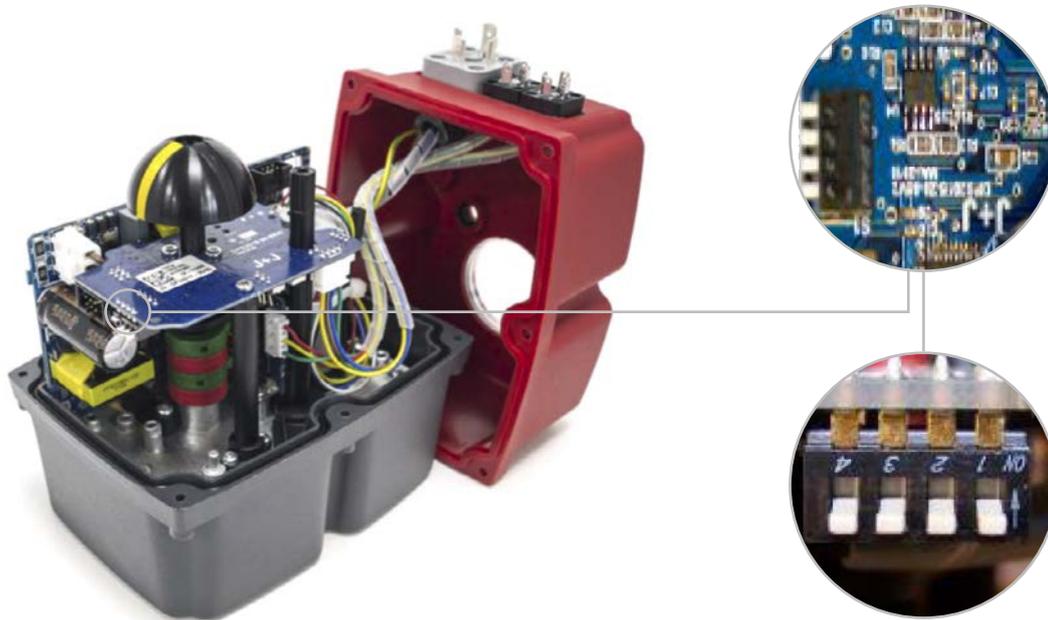


## ESPECIFICACIONES

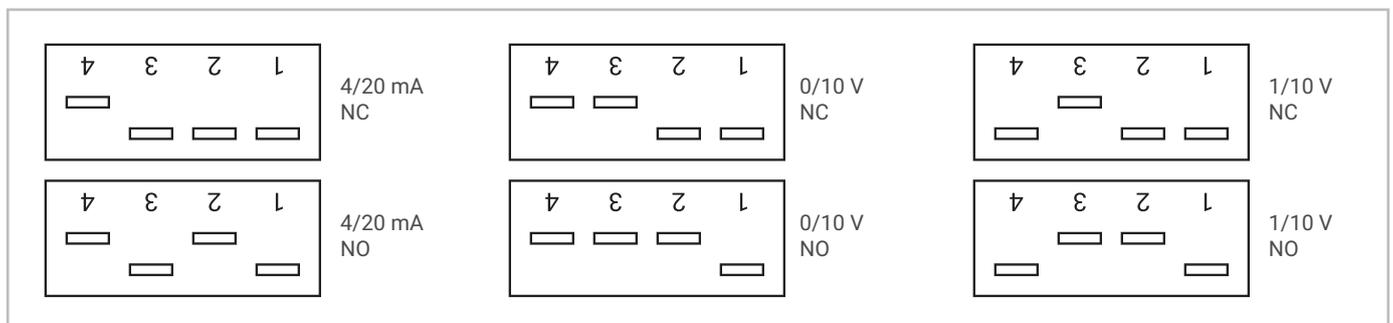
MODELO	S20-B20	S35-B35	S55-B55	S85-B85
Precisión	3% F.S.			
Linealidad	2 % F.S.			
Histéresis	3 % F.S.			
Impulsos a 4/20mA	Min. 150 steps 90°			
Impulsos a 0/10V	Min. 98 steps 90°			
Impulsos a 0/20mA	Min. 150 steps 90°			
Impulsos a 1/10V	Min. 87 steps 90°			
Impedancia señal entrada 4/20mA o 0/20mA	100 Ohm			
Impedancia señal entrada 0/10V o 1/10V	25 KOhm			
Clase	D DIN EN15714			
Peso	1,84 Kg	1,88 Kg	2,39 Kg	2,91 Kg

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

# DPS J4C 20/85



Aplicar la configuración necesaria para cada aplicación.  
Posibles configuraciones:



Las configuraciones mediante DIPs tendrán las mismas señales de entrada y de salida.

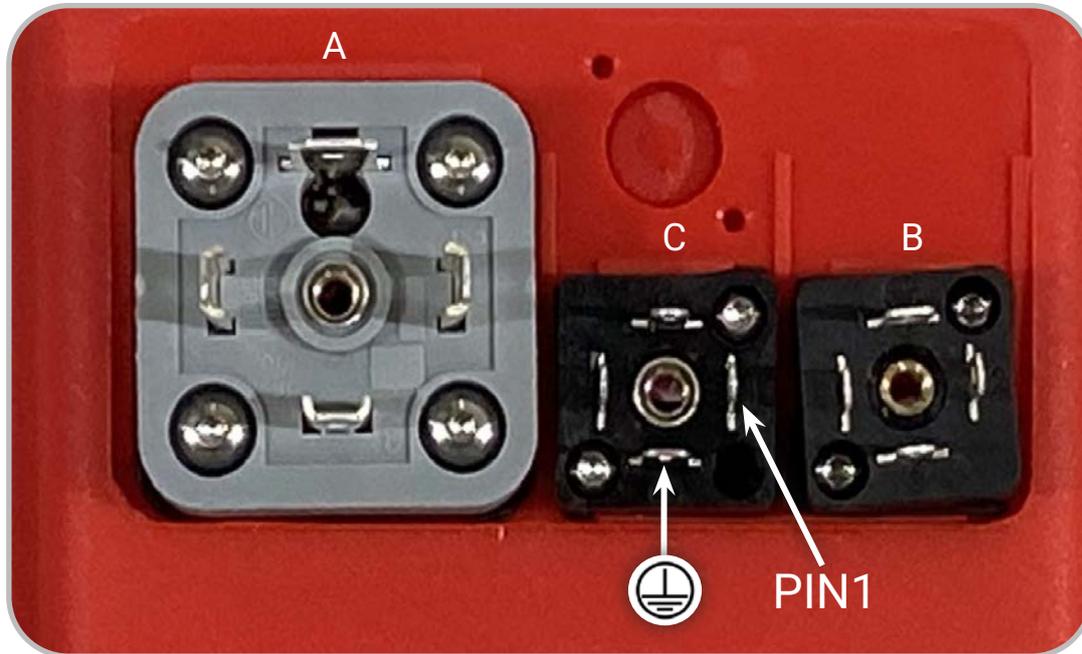
P.e.: Configurada señal de entrada 4/20mA, señal de Salida 4/20mA.

Existe la posibilidad de trabajar con señales distintas, pero deberán configurarse desde fábrica.

OTRAS OPCIONES A CONFIGURAR EN FÁBRICA 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	4/20 mA, 1/10 V

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 y el PIN TIERRA (⊕)
- 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 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

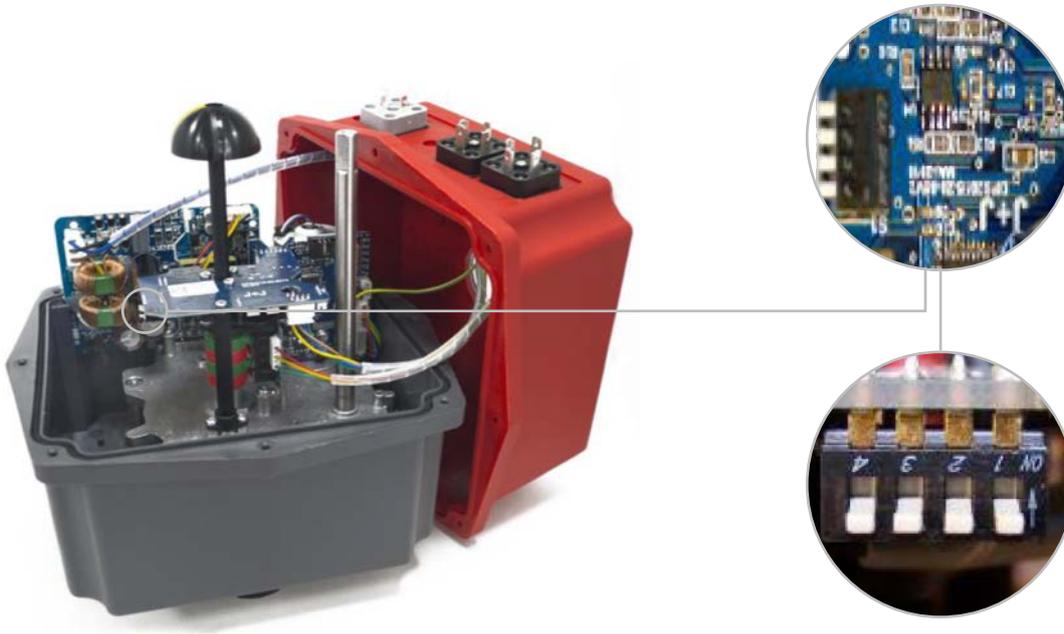


## ESPECIFICACIONES

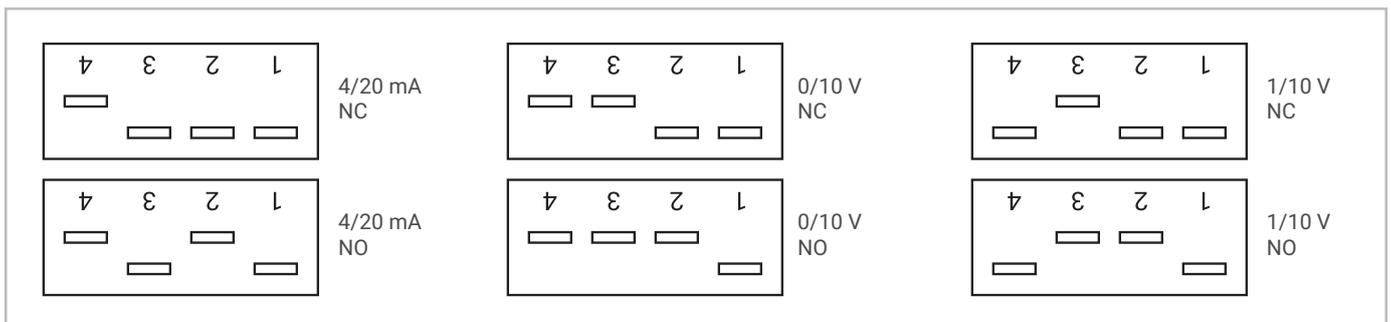
MODELO	S140-B140	S300-B300
Precisión	3% F.S.	
Linealidad	2 % F.S.	
Histéresis	3 % F.S.	
Impulsos a 4/20mA	Min. 150 steps 90°	
Impulsos a 0/10V	Min. 98 steps 90°	
Impulsos a 0/20mA	Min. 150 steps 90°	
Impulsos a 1/10V	Min. 87 steps 90°	
Impedancia señal entrada 4/20mA oo 0/20mA	100 Ohm	
Impedancia señal entrada 0/10V o 1/10V	25 KOhm	
Clase	D DIN EN15714	
Peso	4,79 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 tendrán las mismas señales de entrada y de salida.

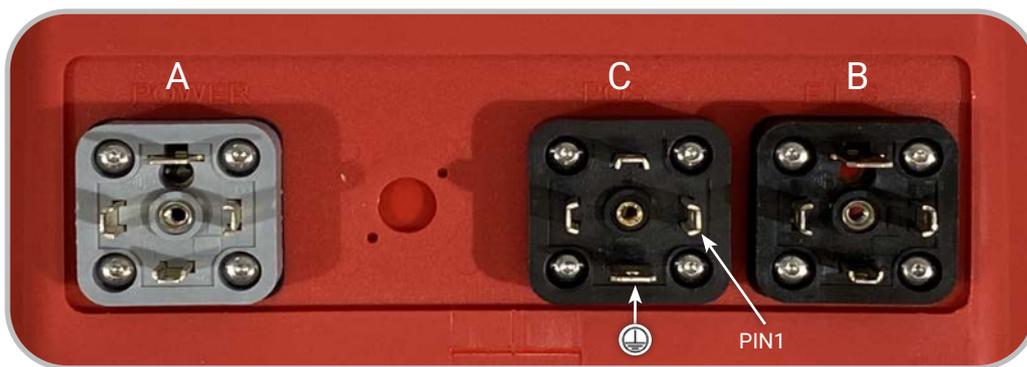
P.e.: Configurada señal de entrada 4/20mA, señal de salida 4/20mA.

Existe la posibilidad de trabajar con señales distintas, pero deberán configurarse desde fábrica.

OTRAS OPCIONES A CONFIGURAR EN FÁBRICA 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	4/20 mA, 1/10 V

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 y el PIN TIERRA  $\oplus$

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).

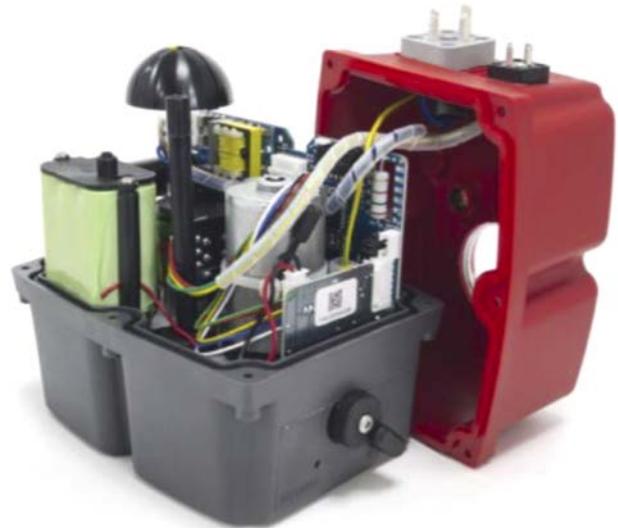


Importante: antes de conectar el conector A al actuador, revisar que el voltaje coincida con el de la etiqueta pegada al actuador (parte color gris).

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

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.

# BSR J4C 20/85



## ESPECIFICACIONES

MODELO	S20-B20	S35-B35	S55-B55	S85-B85
Nº de maniobras sin recargar, con batería 100% de carga	min. 5 operaciones, trabaja hasta que la batería se descargue *			
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			
Capacidad nominal +/- 5%	2200 mAh			
Configuración NA o NC (*)	Jumper			
Consumo / una maniobra con batería	10,1 mA	14 mA	31,6 mA	38,6 mA
Carga batería	40 mA			
Peso	1,99 Kg	2,03 Kg	2,50 Kg	3,02 Kg

\* Nuestros actuadores no están diseñados para funcionar en modo de simple efecto. El BSR (Battery System Returns) se suministra exclusivamente como sistema de emergencia en caso de pérdida de alimentación. Se recomienda mantenerlos siempre conectados a la red eléctrica principal para un funcionamiento fiable

**Configuraciones**

Posición preferente a fallo de corriente

NC (normalmente cerrada)

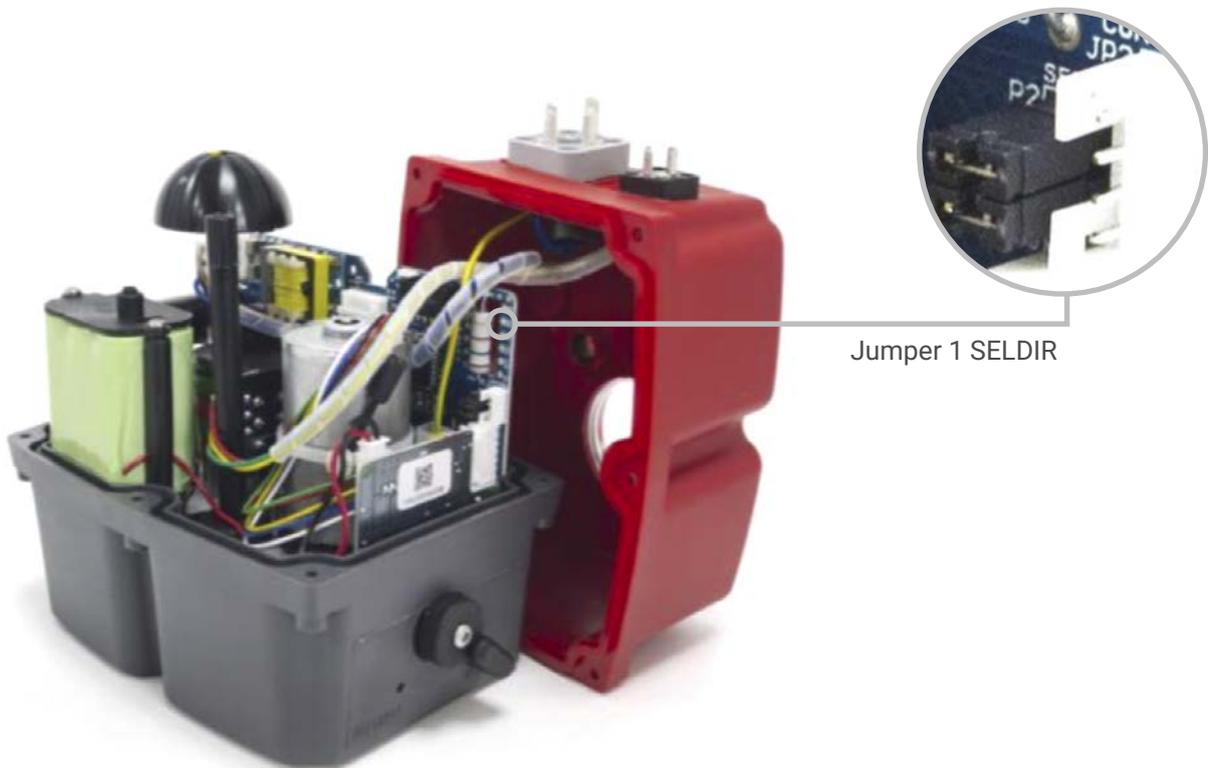
NA (normalmente abierta)

**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.



Jumper 1 SELDIR

# BSR J4C 140/300



## ESPECIFICACIONES

MODELO	S140-B140	S300-B300
Nº de maniobras sin recargar, con batería 100% de carga	min. 4 operaciones, trabaja hasta que la batería se descargue *	
Tiempo de recarga / maniobra	30 min	50 min
Consumo de batería / maniobra	23 W	
Tiempo de carga completa 100%	54 h	
Capacidad nominal +/- 5%	4400 mAh	
Configuración NA o NC (*)	Jumper	
Consumo / una maniobra con batería	15,1 mA	25,7 mA
Carga batería	40 mA	
Peso	5,08 Kg	

\* Nuestros actuadores no están diseñados para funcionar en modo de simple efecto. El BSR (Battery System Returns) se suministra exclusivamente como sistema de emergencia en caso de pérdida de alimentación. Se recomienda mantenerlos siempre conectados a la red eléctrica principal para un funcionamiento fiable

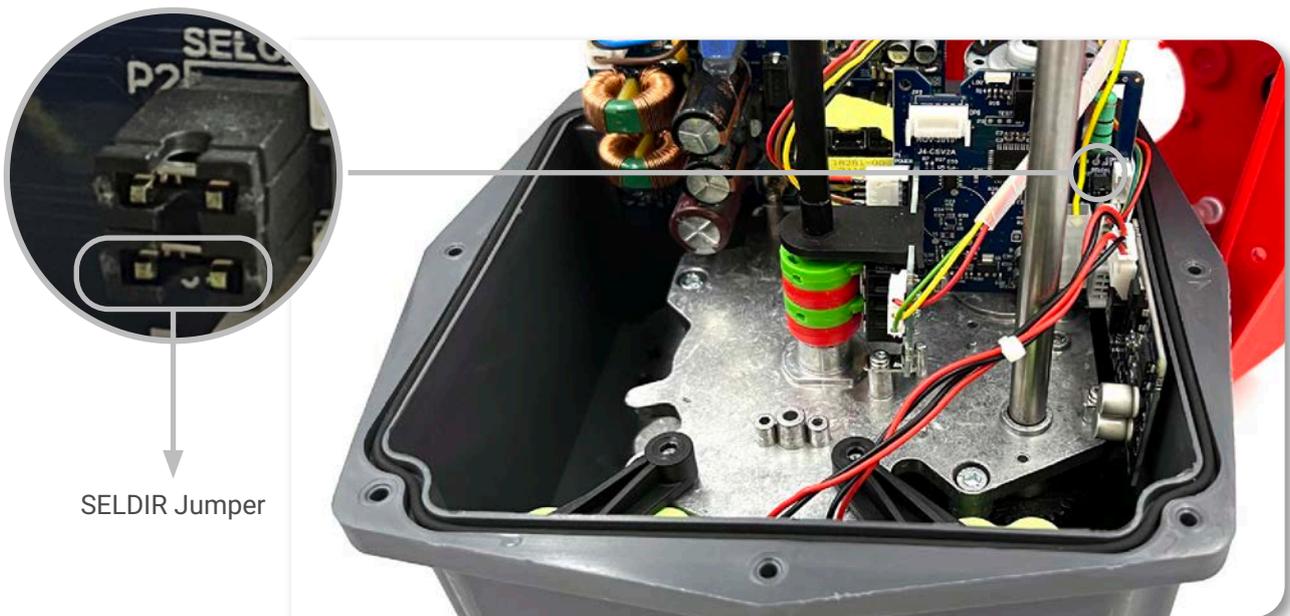
Configuración		
Posición preferente a fallo de corriente	NC (normalmente cerrada)	NA (normalmente abierta)

#### 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



SELDIR Jumper

# BLUETOOTH & WIFI

## COMMUNICATION BLUETOOTH

We have introduced the BLUETOOTH communication system in our actuators, in order to communicate with our actuators, from any ANDROID devices.

This system appears in our catalogue as a factory option.

From our mobile phone or tablet we could order our actuator to open/close or stop, we could be informed about errors or incidences, etc.

The communication between our devices is protected by a password.

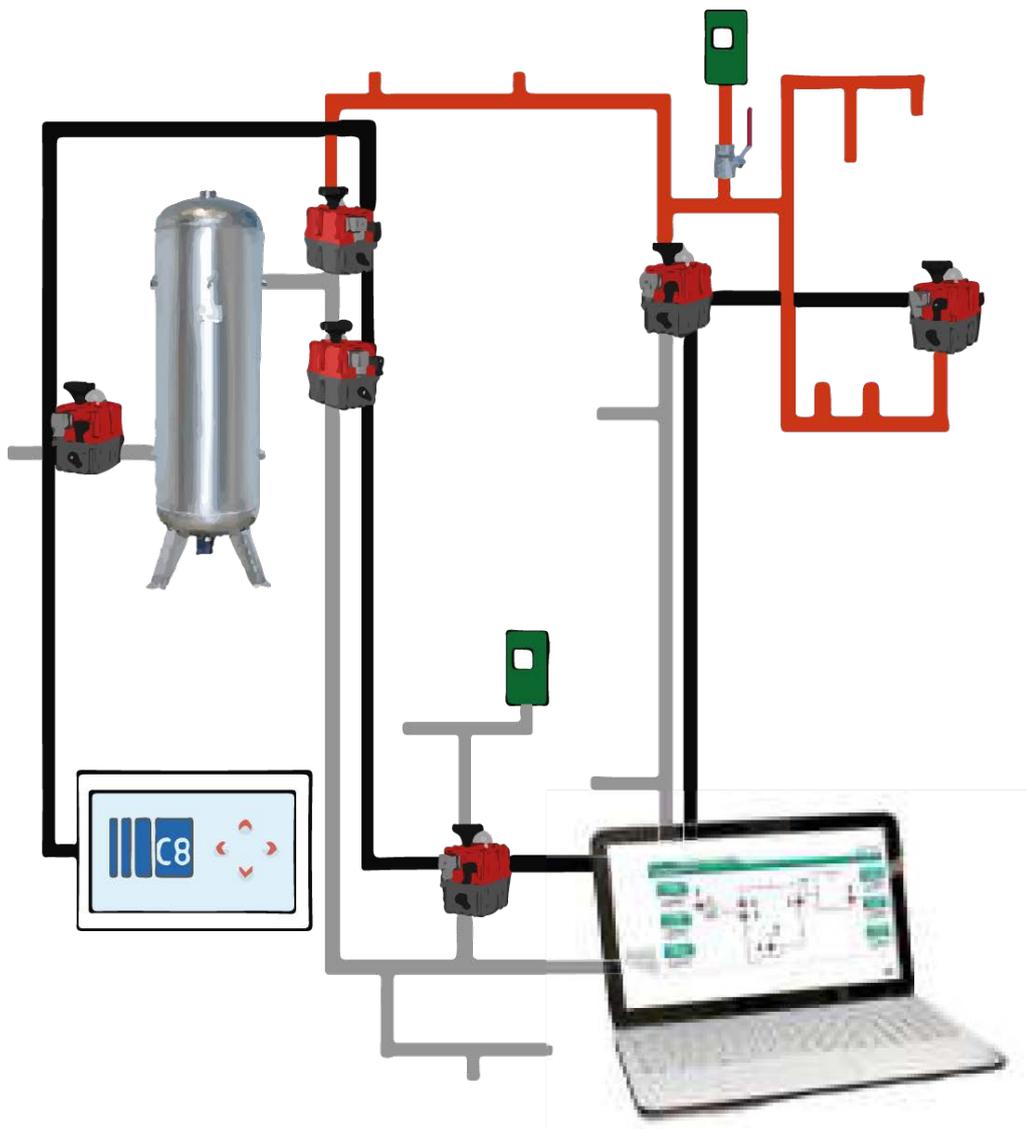
Via BLUETOOTH we could identify and communicate within a max distance of 20m.



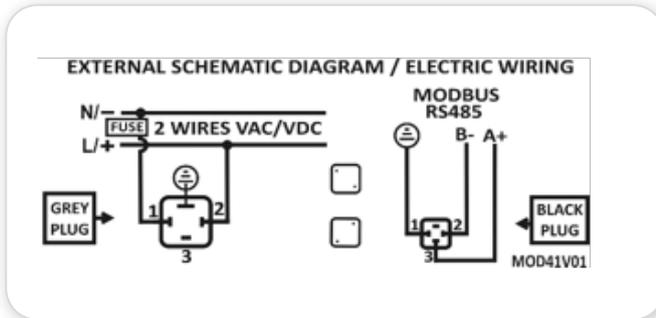


## MODBUS SYSTEM

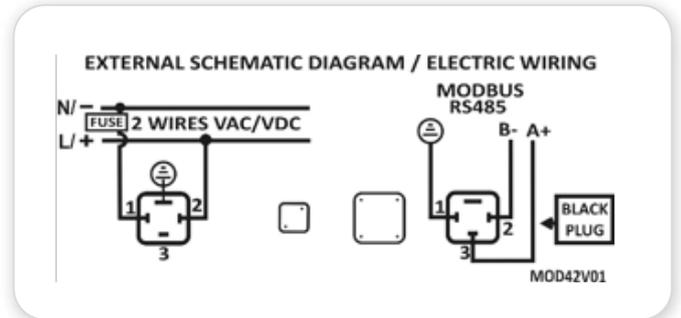
- Plug and play.
- Each device could be operated manually.
- Could be seen from the control panel, tablet, mobile, PC, either inside or outside of the plant.
- Fast and flexible, starting by 3 actuators up to 254.
- Up to 1.200m distance range.
- Locally connect the device and communicate with a data cable.
- Could name the devices, make a plant synoptic, send alarm mails.



## CONEXIONES AL ACTUADOR ELÉCTRICO CON MODBUS:



Esquema J4C 20 al 85 + Modbus



Esquema J4C 140 al 300 + modbus

## CONFIGURACIÓN DEL DISPOSITIVO MODBUS:

### Selección de la dirección y la señal en baudios

#### Programación de la dirección:

La dirección del dispositivo en el bus, se fija a través del Holding Register 0x00. El dispositivo tiene un valor por defecto (1). Sin embargo, se puede cambiar este valor escribiendo el nuevo valor en este registro, teniendo precaución de no introducir un valor duplicado.

#### Selección de velocidad en baudios:

La configuración de comunicación Modbus, se fija a través del Holding Register 0x01

- Tipo Modbus: RTU
- Baudios: 9600bps
- Bits de datos: 8
- Paridad: Even
- Bits de parada: 1

### Posibles configuraciones:

- 0: 9600, 8, E, 1 (valor por defecto)
- 1: 19200, 8, E, 1
- 2: 9600, 8, N, 2
- 3: 19200, 8, N, 2
- 4: 9600, 8, N, 1
- 5: 19200, 8, N, 1

### Órdenes a ejecutar con Modbus:

Las órdenes se ejecutan a través del Preset Single Register 0x10:

#### Órdenes a ejecutar:

- 1: Set remoto.
- 2: Set local.
- 3: Actuador on/off ir a abrir.
- 4: Actuador on/off ir a cerrar.
- 5: Actuador on/off parar motor.
- 6: Actuador 3 posiciones ir al punto central.
- 7: Actuador + DPS, Regulación abrir cerrar con valores de 0 a 1000. **(\*5)**
- 8: Autoajuste DPS

### **(\*5) Regulación abrir/cerrar con actuador + posicionador con valores de 0 a 1000.**

Para regular un actuador con valores de entre 0 y 1000, el actuador tiene que estar configurado desde fábrica como actuador con posicionador.

Para regular seguir los siguientes pasos:

-Escribir el valor deseado entre 0 y 1000 en 0x12, teniendo en cuenta que la configuración estándar de un actuador 0 es cerrado y 1000 es abierto.

-Escribir el valor 7 en 0x10 y el actuador iniciará el movimiento.

\*Tabla de ejemplo de diferentes valores en un actuador de 0°-90°.

Valor a escribir	Grados	Posición
0	0	Cerrado
50	4,5	4,5°
100	9	9°
150	13,5	13,5°
200	18	18°
250	22,5	22,5°
300	27	27°
350	31,5	31,5°
400	36	36°
450	40,5	40,5°
500	45	45°
550	49,5	49,5°
600	54	54°
650	58,5	58,5°
700	63	63°
750	67,5	67,5°
800	72	75°
850	76,5	76,5°
900	81	81°
950	85,5	85,5°
1000	90	Abierto

### **Lectura de los estados con Modbus:**

**Los estados se leen a través de Read Holding Registers.**

**Los estados que se pueden leer a través de 0x21: Estado\_lo**

- Bit 0: Micro "cerrado" pisado, (confirmación física).
- Bit 1: Micro "abierto" pisado, (confirmación física).
- Bit 2: Confirmación lógica "cerrado".
- Bit 3: Confirmación lógica "abierto".
- Bit 4: Confirmación lógica "punto medio".
- Bit 8: El actuador está controlado por el DPS.
- Bit 9: El actuador está controlado por el BSR.
- Bit 10: Set local activado.
- Bit 11: Actuador configurado como "3 posiciones".

### **Lectura de los registros con Modbus:**

**Los registros se leen a través de Read Input Registers.**

**Listado de registros:**

Registros estado del actuador:

- Registre 0x20: Estado\_hi
- Registre 0x21: Estado\_lo
- Registre 0x22: Periodo\_hi
- Registre 0x23: Periodo\_lo
- Registre 0x24: Frecuencia\_hi
- Registre 0x25: Frecuencia\_lo
- Registre 0x26: Temperatura\_hi
- Registre 0x27: Temperatura\_lo
- Registre 0x28: Tensión\_hi
- Registre 0x29: Tensión\_lo

### **Registros contadores del actuador:**

- Registre 0x2A: Versión software control\_hi
- Registre 0x2B: Versión software control\_lo
- Registre 0x2C: Maniobras\_hi
- Registre 0x2D: Maniobras\_lo
- Registre 0x2E: Limitaciones\_hi
- Registre 0x2F: Limitaciones\_lo
- Registre 0x30: Error\_Tiempo\_hi
- Registre 0x31: Error\_Tiempo\_lo
- Registre 0x32: Alimentaciones\_hi
- Registre 0x33: Alimentaciones\_lo
- Registre 0x34: BSR\_hi
- Registre 0x35: BSR\_lo

### **Parámetros configuración del actuador:**

- Registre 0x36: Limite\_Cerrar\_hi
- Registre 0x37: Limite\_Cerrar\_lo
- Registre 0x38: Limite\_Abrir\_hi
- Registre 0x39: Limite\_Abrir\_lo
- Registre 0x3A: Filtro\_RPM\_hi
- Registre 0x3B: Filtro\_RPM\_lo
- Registre 0x3C: Tiempo\_Desbloqueo\_hi
- Registre 0x3D: Tiempo\_Desbloqueo\_lo
- Registre 0x3E: Tiempo\_Inversión\_hi
- Registre 0x3F: Tiempo\_Inversión\_lo
- Registre 0x40: Tiempo\_Maniobra\_hi
- Registre 0x41: Tiempo\_Maniobra\_lo
- Registre 0x42: Modo\_Entrada\_hi
- Registre 0x43: Modo\_Entrada\_lo

- Registre 0x44: PWM\_Max\_hi
- Registre 0x45: PWM\_Max\_lo
- Registre 0x46: Temperatura\_hi
- Registre 0x47: Temperatura\_lo
- Registre 0x48: No\_Stop\_hi
- Registre 0x49: No\_Stop\_lo
- Registre 0x4A: Maniobras\_BSR\_hi
- Registre 0x4B: Maniobras\_BSR\_lo
- Registre 0x4C: Discriminación\_Entradas\_hi
- Registre 0x4D: Discriminación\_Entradas\_lo
- Registre 0x4E: Tiempo\_Protección\_BSR\_hi
- Registre 0x4F: Tiempo\_Protección\_BSR\_lo
- Registre 0x50: Intentos\_Función\_Limitación\_hi
- Registre 0x51: Intentos\_Función\_Limitación\_lo
- Registre 0x52: Posición de cerrado\_hi
- Registre 0x53: Posición de cerrado\_lo
- Registre 0x54: Posición de abierto\_hi
- Registre 0x55: Posición de abierto\_lo
- Registre 0x56: Posición de actual\_hi
- Registre 0x57: Posición de actual\_lo
- Registre 0x58: Recopia / feedback / Salida del DPS (Valor entre 0 y 1000)
- Registre 0x59: Rampa motor\_hi
- Registre 0x5A: Rampa motor\_lo
- Registre 0x5B: Modelo actuador\_hi
- Registre 0x5C: Modelo actuador\_lo
- Registre 0x5D: Contador calibración\_hi
- Registre 0x5E: Contador calibración\_lo
- Registre 0x5F: Versión software DPS\_hi
- Registre 0x60: Versión software DPS\_lo

#### **Configuraciones posibles con actuadores DPS:**

Configurar un actuador con DPS para trabajar como ON-OFF

Ejecutar a través del **Preset Single Register 0x14:**

0: Actuador con DPS

1: Actuador ON-OFF

#### **Configurar un actuador con DPS NC o NO:**

Ejecutar a través del **Preset Single Register 0x18:**

0: NO

1: NC

# 06 KITS

## 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).

El DPS en comunicación con el sistema electrónico del actuador proporciona una gestión integral del movimiento del actuador.



Exterior caja



Interior caja

### ESPECIFICACIONES

MODELO	S20-B20	S35-B35	S55-B55	S85-B85
Precisión	3% F.S.			
Linealidad	2 % F.S.			
Histéresis	3 % F.S.			
Impulsos a 4/20mA	Min. 150 steps 90°			
Impulsos a 0/10V	Min. 98 steps 90°			
Impulsos a 0/20mA	Min. 150 steps 90°			
Impulsos a 1/10V	Min. 87 steps 90°			
Impedancia señal entrada 4/20mA o 0/20mA	100 Ohm			
Impedancia señal entrada 0/10V o 1/10V	25 KOhm			
Clase	D DIN EN15714			
Peso	0,58 Kg			

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

## INSTRUCCIONES MONTAJE - DPS KIT 20/85

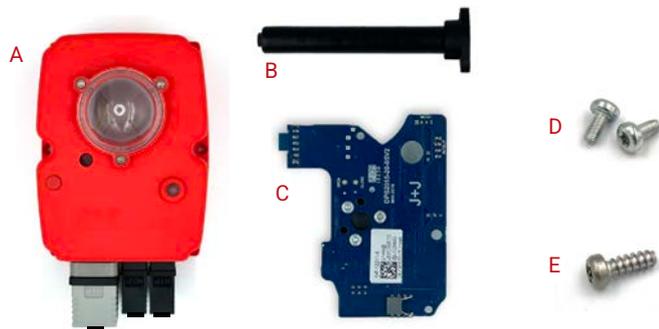


**Muy importante!**

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 eléctrico standard J4C (on-off) en un actuador con posicionador, proceder de la siguiente manera:

### 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](mailto: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:



## INSTRUCCIONES MONTAJE - DPS KIT 20/85 – PÁGINA 1/3

**1**


Desatornillar el tornillo que fija el volante y retirarlo.

**2**


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

**3**

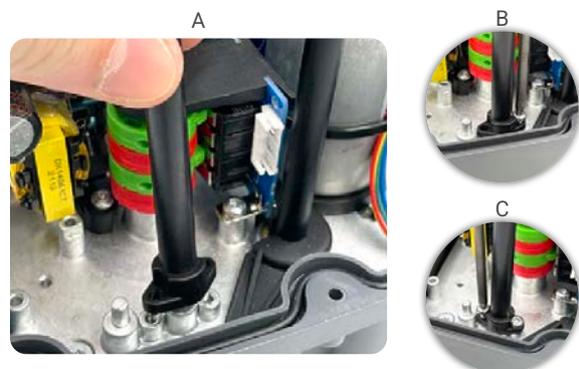

Retirar la tapa cuidadosamente.

**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 (Fig. A) mediante 2 tornillos rosca chapa (Pieza D) (Fig. B y C).

## INSTRUCCIONES MONTAJE - DPS KIT 20/85 – PÁGINA 2/3

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



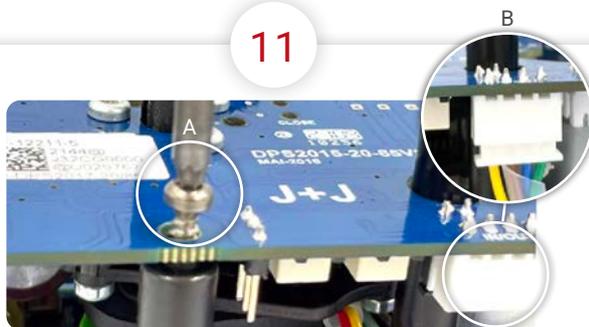
Montar la electrónica DPS (**Pieza C**), haciendo coincidir la hendidura del eje con la chaveta del engranaje central.

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.

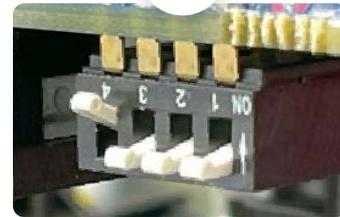
## INSTRUCCIONES MONTAJE - DPS KIT 20/85 – PÁGINA 3/3

13

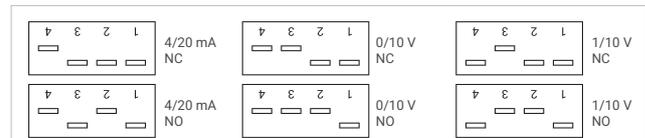


Subir el DIP 1 a posición ON (Fig. A), conectar corriente al conector gris de la tapa del actuador (Fig. C). Colocar el DIP 1 en la posición anterior (Fig.B) y esperar a que el actuador realice una maniobra completa. Desconectar la corriente del conector gris de la tapa del actuador.

14



Configurar los DIPs, según la señal de instrumentación:



15



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

16



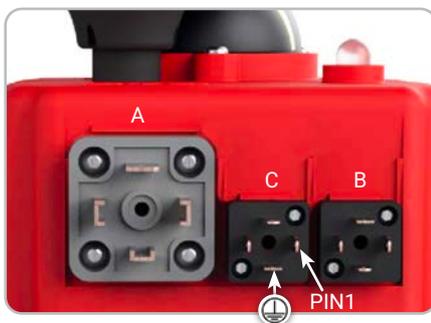
Fijar los 6 tornillos de unión entre la tapa y el cuerpo.

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.



Num: RI-AEE: 8760

En caso de que los RAEE contengan pilas o baterías, es importante extraerlas antes de su depósito en las instalaciones de recogida de estos residuos. Las pilas y baterías pueden contener sustancias peligrosas que pueden dañar el medio ambiente y la salud humana si se manejan de manera incorrecta o se eliminan incorrectamente. Para su adecuada gestión, las pilas y baterías deben ser depositadas en contenedores específicos para su reciclaje y tratamiento posterior. En algunos países, existen programas de recogida selectiva de pilas y baterías usadas en supermercados, tiendas de electrónica u otros establecimientos donde se pueden depositar las pilas y baterías para su posterior tratamiento y reciclaje adecuado.

## 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).

El DPS en comunicación con el sistema electrónico del actuador proporciona una gestión integral del movimiento del actuador.



Exterior caja



Interior caja

### ESPECIFICACIONES

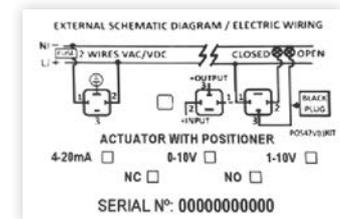
MODELO	S140-B140	S300-B300
Precisión	3% F.S.	
Linealidad	2 % F.S.	
Histéresis	3 % F.S.	
Impulsos a 4/20mA	Min. 150 steps 90°	
Impulsos a 0/10V	Min. 98 steps 90°	
Impulsos a 0/20mA	Min. 150 steps 90°	
Impulsos a 1/10V	Min. 87 steps 90°	
Impedancia señal entrada 4/20mA oo 0/20mA	100 Ohm	
Impedancia señal entrada 0/10V o 1/10V	25 KOhm	
Clase	D DIN EN15714	
Peso	0,96 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



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

\* Recordar pegar la etiqueta (F) en el actuador.



**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:

## INSTRUCCIONES MONTAJE - KIT DPS 140/300 – PÁGINA 1/3

**1**


Desatornillar el tornillo que fija el volante y retirarlo.

**2**


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

**3**

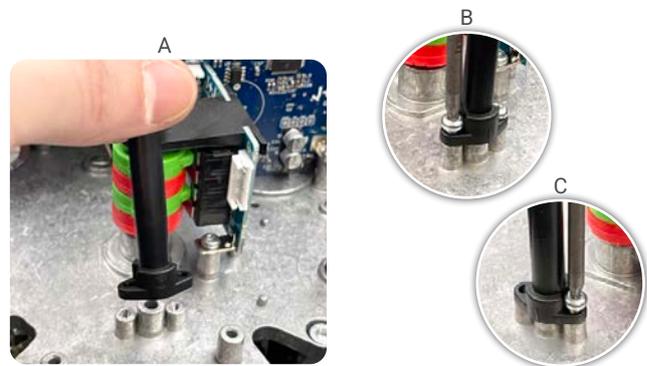

Retirar la tapa cuidadosamente.

**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 (Fig. A) mediante 2 tornillos rosca chapa (Pieza D) (Fig. B y C).

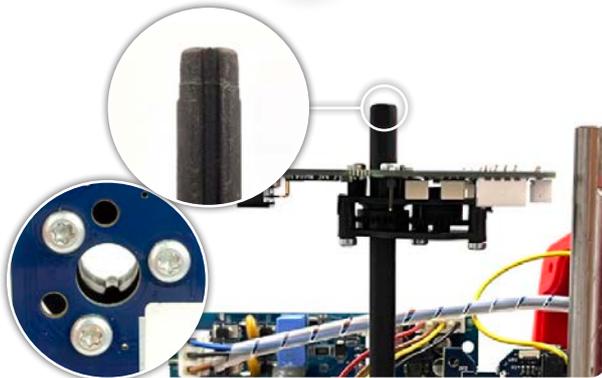
## INSTRUCCIONES MONTAJE - KIT DPS 140/300 – PÁGINA 2/3

7



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

8



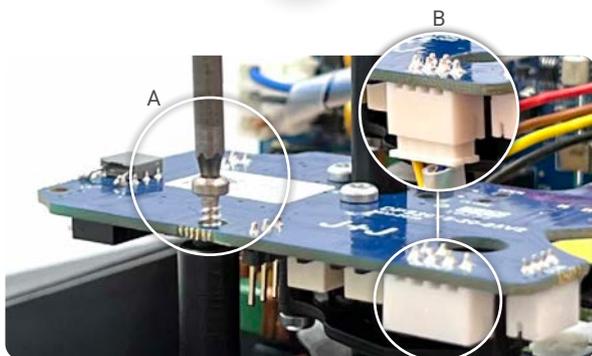
Montar la electrónica DPS (**Pieza C**), haciendo coincidir la hendidura del eje con la chaveta del engranaje central.

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. A). Insertar el cable sobrante de la tapa (**Pieza A**) en la base conector de la electrónica DPS (**Pieza C**) (Fig. B)

11

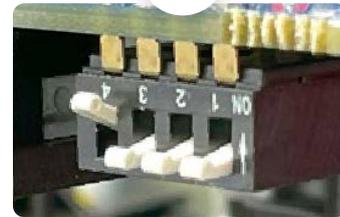


Insertar cuidadosamente el indicador de posición, haciendo coincidir la chaveta interior con la hendidura del eje.

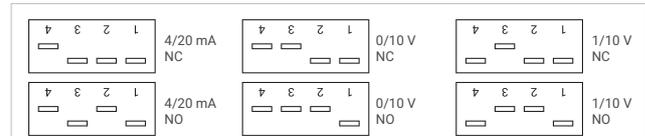
# INSTRUCCIONES MONTAJE - KIT DPS 140/300 – PÁGINA 3/3

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



Num: RI-AEE: 8760

En caso de que los RAEE contengan pilas o baterías, es importante extraerlas antes de su depósito en las instalaciones de recogida de estos residuos. Las pilas y baterías pueden contener sustancias peligrosas que pueden dañar el medio ambiente y la salud humana si se manejan de manera incorrecta o se eliminan incorrectamente. Para su adecuada gestión, las pilas y baterías deben ser depositadas en contenedores específicos para su reciclaje y tratamiento posterior. En algunos países, existen programas de recogida selectiva de pilas y baterías usadas en supermercados, tiendas de electrónica u otros establecimientos donde se pueden depositar las pilas y baterías para su posterior tratamiento y reciclaje adecuado.

## 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".



Exterior caja



Interior caja

### ESPECIFICACIONES

MODELO	S20-B20	S35-B35	S55-B55	S85-B85
Nº de maniobras sin recargar, con batería 100% de carga	min. 5 operaciones, 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			
Capacidad nominal +/- 5%	2200 mAh			
Configuración NA o NC (*)	Jumper			
Consumo / una maniobra con batería	10,1 mA	14 mA	31,6 mA	38,6 mA
Carga batería	40 mA			
Peso	0,31 Kg			

\* Nuestros actuadores no están diseñados para funcionar en modo de simple efecto. El BSR (Battery System Returns) se suministra exclusivamente como sistema de emergencia en caso de pérdida de alimentación. Se recomienda mantenerlos siempre conectados a la red eléctrica principal para un funcionamiento fiable

## INSTRUCCIONES MONTAJE KIT BSR 20/85

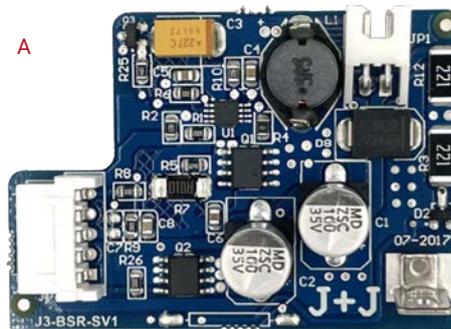


Muy importante!

Seguir paso a paso estas instrucciones. Si el conector de la batería 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



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

## INSTRUCCIONES DE MONTAJE - KIT BSR 20/85 – PÁGINA 1/2

**1**


Desatornillar el tornillo que fija el volante y retirarlo.

**2**


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

**3**

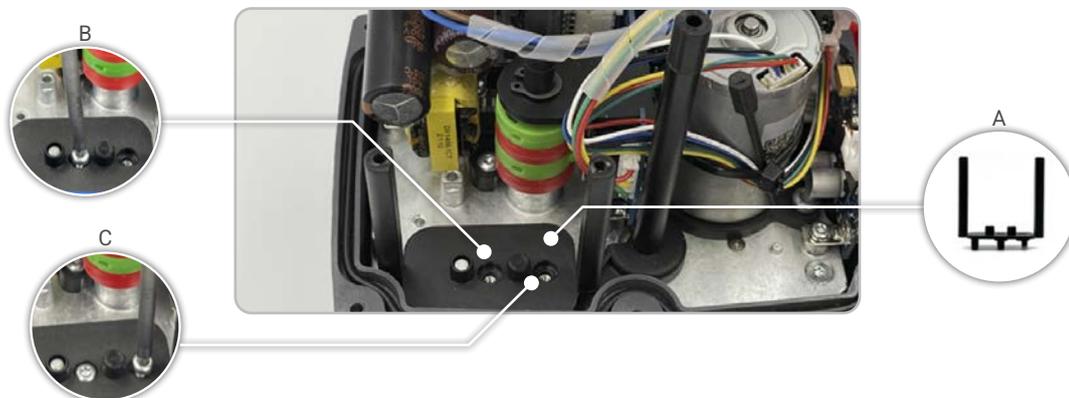

Separar la tapa de la base del actuador, para poder instalar el kit.

**4**


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

**5**


Fijar la electrónica 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. A) y fijarlo mediante 2 tornillos rosca chapa (Pieza E) (Fig. B y C).

## INSTRUCCIONES DE MONTAJE - KIT BSR 20/85 – PÁGINA 2/2

7



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

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



SELDIR jumper

Configuración del BSR NO o NC:  
 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.



En caso de que los RAEE contengan pilas o baterías, es importante extraerlas antes de su depósito en las instalaciones de recogida de estos residuos. Las pilas y baterías pueden contener sustancias peligrosas que pueden dañar el medio ambiente y la salud humana si se manejan de manera incorrecta o se eliminan incorrectamente. Para su adecuada gestión, las pilas y baterías deben ser depositadas en contenedores específicos para su reciclaje y tratamiento posterior. En algunos países, existen programas de recogida selectiva de pilas y baterías usadas en supermercados, tiendas de electrónica u otros establecimientos donde se pueden depositar las pilas y baterías para su posterior tratamiento y reciclaje adecuado.

## 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

### ESPECIFICACIONES

MODELO	S140-B140	S300-B300
Nº de maniobras sin recargar, con batería 100% de carga	min. 4 operaciones, Hasta descarga de batería*	
Tiempo de recarga / maniobra	30 min	50 min
Consumo de batería / maniobra	23 W	
Tiempo de carga completa 100%	54 h	
Capacidad nominal +/- 5%	2200 mAh	
Configuración NA o NC (*)	Jumper	
Consumo / una maniobra con batería	15,1 mA	25,7 mA
Carga batería	40 mA	
Peso	0,46 Kg	

\* Nuestros actuadores no están diseñados para funcionar en modo de simple efecto. El BSR (Battery System Returns) se suministra exclusivamente como sistema de emergencia en caso de pérdida de alimentación. Se recomienda mantenerlos siempre conectados a la red eléctrica principal para un funcionamiento fiable

## INSTRUCCIONES MONTAJE - KIT BSR 140/300

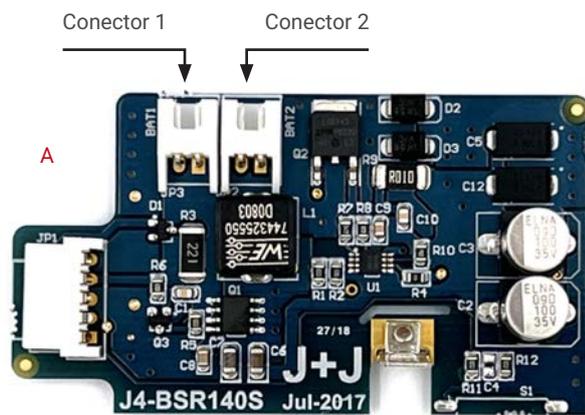


Muy importante!

Seguir paso a paso estas instrucciones. Si el conector de la batería esta conectado a la electrónica del bsr, antes de llegar al punto 4, la electrónica puede dañarse.

### KIT COMPONENTS

- Pieza A** - 1 Placa de circuito BSR.
- Pieza B** - 2 Soportes de batería.
- Pieza C** - 2 Paquetes de batería.
- Pieza D** - 3 Tornillos de fijación de chapa metálica.
- Pieza E** - 1 Brida de plástico.



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

## INSTRUCCIONES DE MONTAJE - KIT BSR 140/300 – PÁGINA 1/2

**1**


Desatornillar el tornillo que fija el volante y retirarlo.

**2**

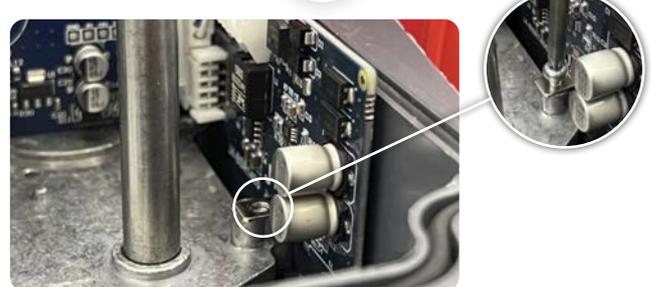

Desatornillar los 8 tornillos de unión entre la tapa y el cuerpo.

**3**

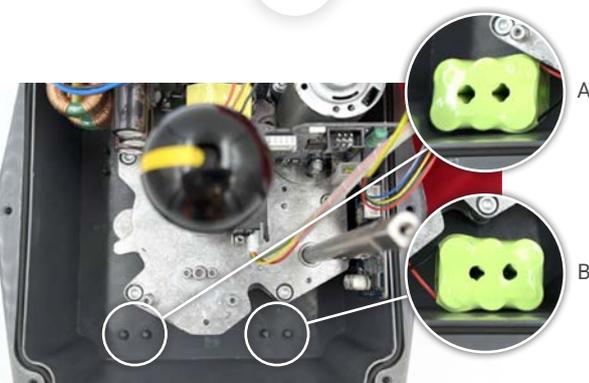

Separar la tapa de la base del actuador, para poder instalar el KIT.

**4**

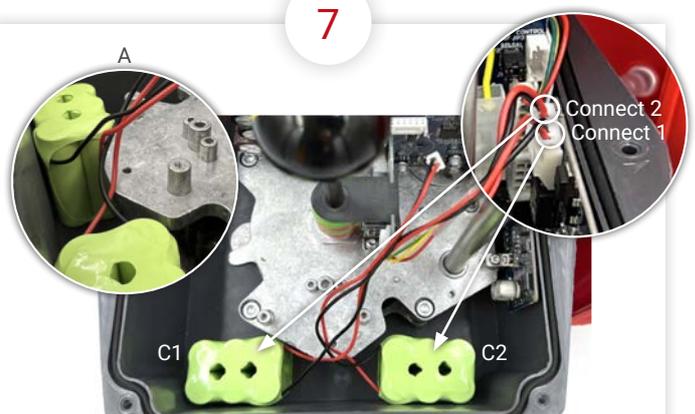

Enchufar la electrónica BSR (**Pieza A**) a la electrónica del actuador mediante el conector señalado en la figura.

**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. A y 6B).

**7**


Situar los cables por la parte posterior de las baterías. Conectar Batería C1 en Connect 1. Conectar Batería C2 en Connect 2.

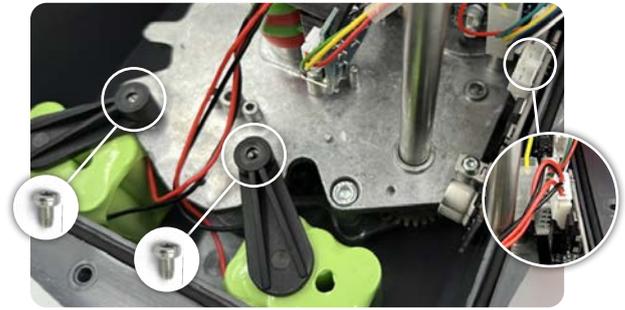
## INSTRUCCIONES DE MONTAJE - KIT BSR 140/300 – PÁGINA 2/2

8



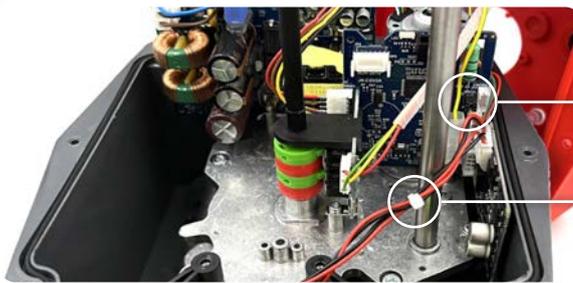
Situar los dos soportes batería (Pieza B) según imagen.

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. C).

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.



SELDIR jumper

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



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.



En caso de que los RAEE contengan pilas o baterías, es importante extraerlas antes de su depósito en las instalaciones de recogida de estos residuos. Las pilas y baterías pueden contener sustancias peligrosas que pueden dañar el medio ambiente y la salud humana si se manejan de manera incorrecta o se eliminan incorrectamente. Para su adecuada gestión, las pilas y baterías deben ser depositadas en contenedores específicos para su reciclaje y tratamiento posterior. En algunos países, existen programas de recogida selectiva de pilas y baterías usadas en supermercados, tiendas de electrónica u otros establecimientos donde se pueden depositar las pilas y baterías para su posterior tratamiento y reciclaje adecuado.

# KIT INTERFACE



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

## PROGRAMA DE INTERFAZ PARA INSTALACIÓN EN PC

1



› Descargue el programa Interface desde:

[https://drive.google.com/drive/folders/1o8luT5pp3pLF4gDADB6AE6u3XSWqzXOR?usp=drive\\_link](https://drive.google.com/drive/folders/1o8luT5pp3pLF4gDADB6AE6u3XSWqzXOR?usp=drive_link)



› Descomprimir y abrir



Volume

› Haga clic en el archivo

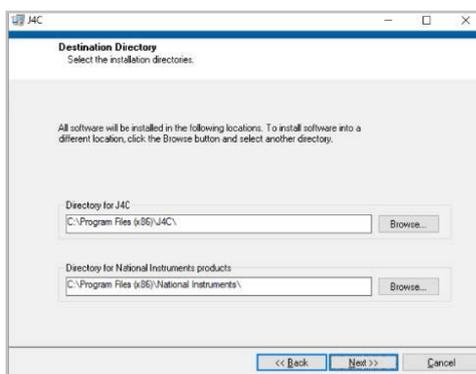


setup.exe

› Ejecutar el programa e iniciar sesión

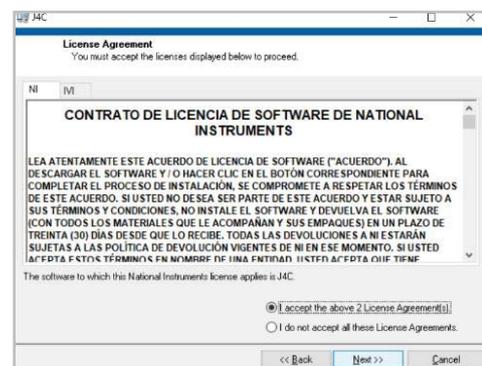
## CONFIGURACIÓN DEL PROGRAMA

2



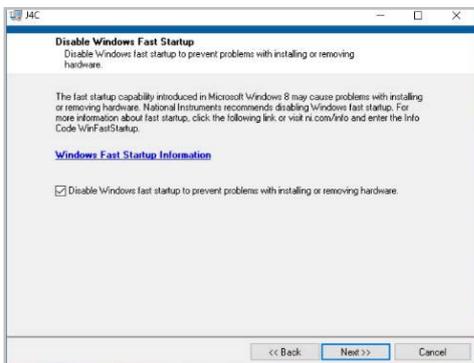
Haga clic en "Siguiente"

3



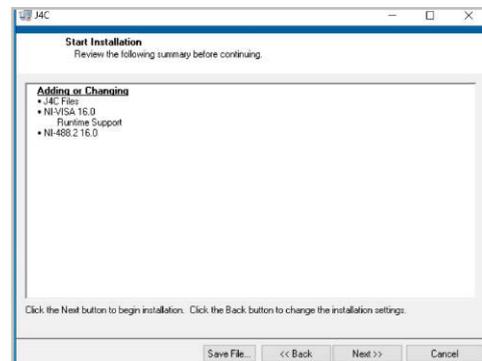
Haga clic en "Siguiente"

4



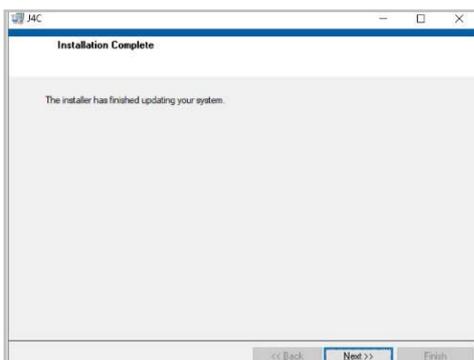
Haga clic en "Siguiente"

5



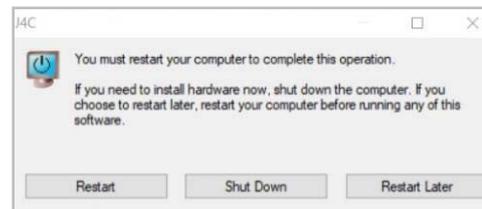
Haga clic en "Siguiente"

6



Haga clic en "Siguiente"

7



Haga clic en "Reiniciar"

8



&gt; La configuración del programa ha finalizado



JJ

 > Ir a , "Todas la aplicaciones" y en archivo


J4CM

&gt; Abrir

## CONECTE EL CABLE DE INTERFAZ AL ACTUADOR ELÉCTRICO J4C

1

### J4C INTERFACE KIT



Utilice el cable INTERFACE que se encuentra dentro de la caja del KIT

2

J4C 20/85



J4C 140/300



Imagen 1



Imagen 2

Antes de conectarlo a un actuador J4C, retire la tapa del actuador y conecte uno de los lados del cable de interfaz según la imagen 1. A continuación, conecte el otro lado del cable a un conector USB en el PC (imagen (2)).

## INTERFACE PROGRAM - ¿CÓMO FUNCIONA?

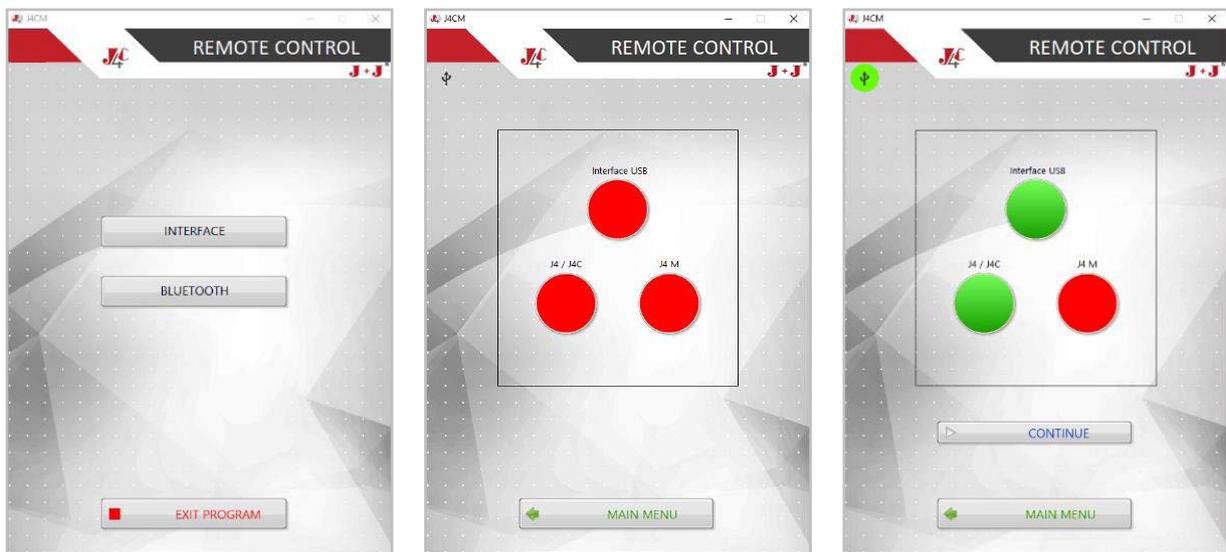
PROGRAMA DE INTERFAZ SÓLO PARA ACTUADORES DE LAS SERIES J4 Y J4C

> [https://drive.google.com/drive/folders/1o8luT5pp3pLF4gDADB6AE6u3XSWqzXOR?usp=drive\\_link](https://drive.google.com/drive/folders/1o8luT5pp3pLF4gDADB6AE6u3XSWqzXOR?usp=drive_link)

1

Abrir el programa  ver la siguiente pantalla

2



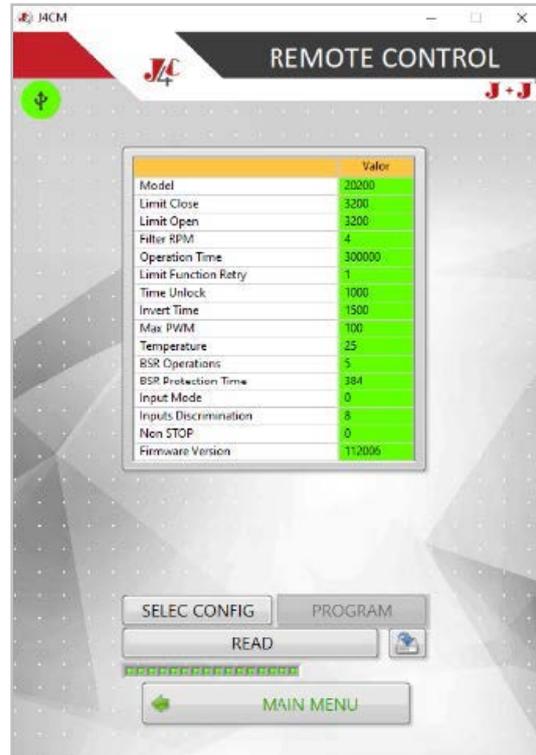
En la pantalla aparecen tres indicadores ROJOS:

El indicador INTERFACE USB muestra que el conector USB no está conectado al PC. Cambiará a color VERDE cuando esté conectado.

El indicador J4/J4C muestra que el otro lado del cable INTERFACE debe conectarse según la (imagen 1) explicada anteriormente. Conéctelo y aplique tensión al actuador, siguiendo la etiqueta del diagrama de conexión de la cubierta del actuador. El indicador J4/J4C debería cambiar a color VERDE.

El indicador J4M estará siempre en color ROJO, ya que el actuador es de la serie J4/J4C.

3



Si hace clic en PARÁMETROS, se abrirá la siguiente pantalla, que muestra los parámetros del actuador, cargados durante el proceso de producción en serie.

Breve explicación de cada parámetro:

- Modelo: Un código de 5 a 6 dígitos. Los 3 últimos dígitos nos indican el modelo de actuador
- Firmware Version: Es la versión de software de la pieza PCB CONTROL.

El resto de los valores de los parámetros, pertenecen a un modelo de actuador específico, con el fin de obtener la mejor características de funcionamiento de cada uno.

En caso de que debamos cambiar alguno de los parámetros, para poder trabajar de otra manera, se le enviará un nuevo archivo. Se debe copiar en el PC, siguiendo los pasos:

- Pulse SELEC CONFIG - seleccione el archivo en la pantalla.
- Haga clic en PROGRAMAR, el actuador funcionaría con una nueva configuración.

Para volver al menú de inicio, pulse en MENÚ PRINCIPAL.

## 4



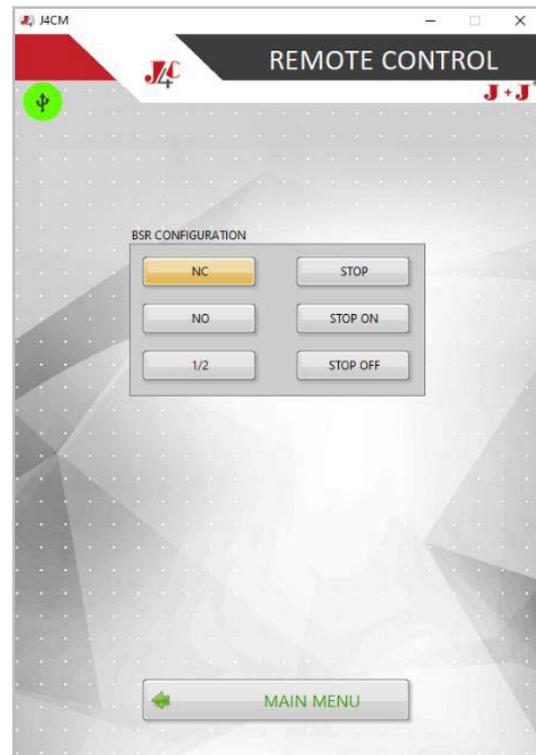
Si hacemos clic en CONTADORES, se abrirá la siguiente pantalla, que muestra todos los contadores. Para ver los valores, haga clic en LEER.

Breve explicación de cada CONTADOR:

- Versión: Versión de software de la pieza PCB CONTROL
- Opciones: Parámetro sólo para uso interno.
- Operaciones: Número de veces que la leva pisa el microinterruptor de ABRIR o CERRAR.
- Limitaciones: Número de veces que se ha activado la función limitador, debido a un par superior al permitido.
- Orden de fin: Parámetro sólo para uso interno.
- Error de Tiempo: Número de veces que se ha parado el motor, ya que se ha sobrepasado el valor del parámetro TIEMPO DE FUNCIONAMIENTO, pero el actuador aún no ha alcanzado la posición ABIERTO o CERRADO. Suele ocurrir cuando la palanca de desembrague está en posición MAN. (El usuario quiere mover el actuador manualmente).
- Encendido: Número de veces que el actuador permanece sin alimentación.
- BSR: Número de veces que el actuador se ha activado utilizando el sistema BSR, debido a un fallo de la Fuente de Alimentación. Este contador no funcionará si no se ha instalado antes el sistema BSR en el actuador.

Para volver al MENÚ, haga clic en MENÚ PRINCIPAL.

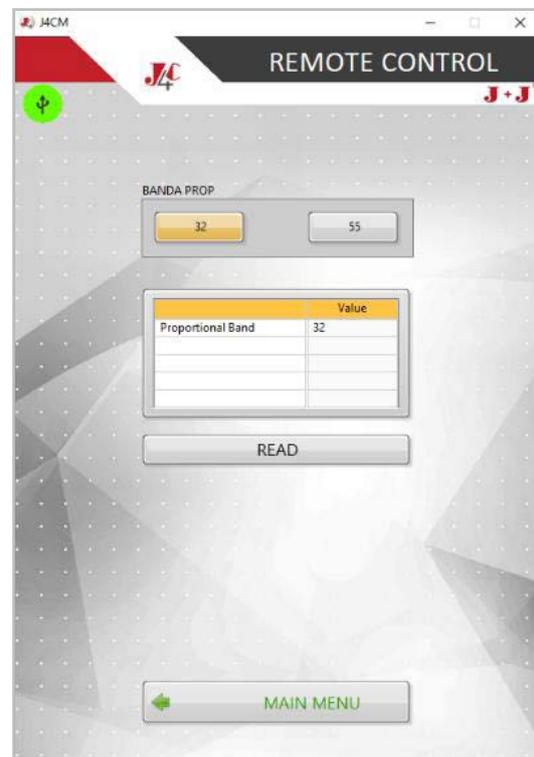
5



Esta configuración sólo es posible si nuestro sistema Battery Safe Return (BSR) ya ha sido instalado en el actuador.

Haga clic en la pestaña BSR, y aparecerá la siguiente pantalla

## 6



Esta configuración sólo es posible si nuestro Posicionador (DPS) ya ha sido instalado en el actuador.

Haga clic en DPS PARAM, se abrirá la siguiente pantalla que le permitirá configurar la Prop Band parametro. The Prop Band parametro debería ser 32 en todos nuestros modelos estándar.

Sólo en el caso de un modelo S20 o B20 con un tiempo de trabajo de 5 Seg./90°, el valor de Prop Band ebe cambiar a 55. En caso contrario, el posicionador (DPS) no podría funcionar correctamente.

Haga clic en LEER, para ver el valor registrado.

Seleccione 32 o 55 y registre el valor seleccionado.

Para volver al MENÚ DE INICIO, pulse sobre MENÚ PRINCIPAL.

7



Esta configuración sólo es posible si nuestro Posicionador (DPS) ya ha sido instalado en el actuador.

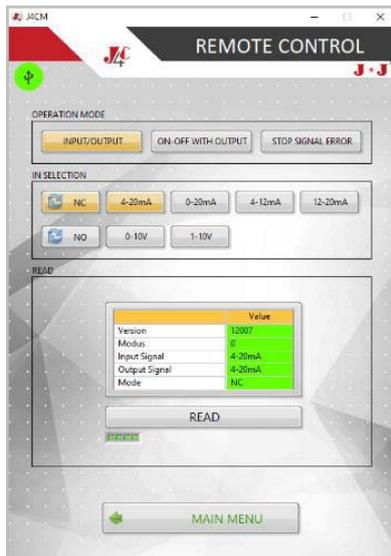
Haga clic en la pestaña DPS, si aparece la siguiente pantalla, por favor, coloque los DIPs en el PCB DPS, siguiendo las instrucciones de la pantalla.



Haga clic en MENÚ PRINCIPAL.

## 8

Si pulsamos sobre DPS, se mostrarán en la pantalla todas las opciones de configuración posibles del Posicionador (DPS). siguiente pantalla:



Breve explicación de las distintas configuraciones:

- Versión: Es la versión de software de la PCB DPS.

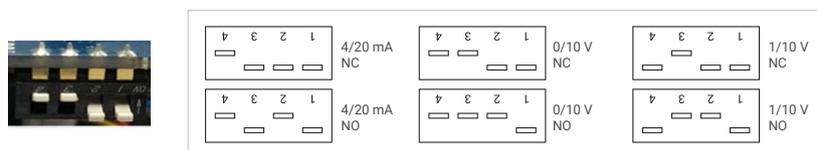
Seleccione diferentes opciones cuando esté en MODO FUNCIONAMIENTO:

- ENTRADA/SALIDA: El actuador con DPS será posicionado usando una señal externa mA o V. Automáticamente el DPS generará una señal de salida mostrando la posición del actuador.
- SOLO SALIDA: El actuador con DPS funcionará exactamente igual que uno ON-OFF. La única diferencia es que el DPS genera una señal mA o V de salida, mostrando la posición del actuador.
- PARO SIN INSTRUMENTACIÓN: El actuador trabaja de la misma forma que cuando se utiliza la opción ENTRADA/SALIDA, pero en caso de fallo de la señal mA o V, el actuador se pararía, quedando en la misma posición en la que estaba, antes del fallo de la señal. Esta configuración sólo está disponible cuando el actuador trabaja con una señal de 4/20mA, 1/10V, 4/12mA y 12/20mA.

Seleccione las configuraciones cuando esté en IN SELECTION:

- Señal de entrada: Elija el tipo de señal solicitada. Tanto la señal de salida como la de entrada serán iguales. Si desea trabajar con señales diferentes, consulte al fabricante.
- NO / NC: En caso de fallo de la señal de entrada, el actuador pasará a la posición preferente: NO = Normalmente Abierto, NC = Normalmente Cerrado.

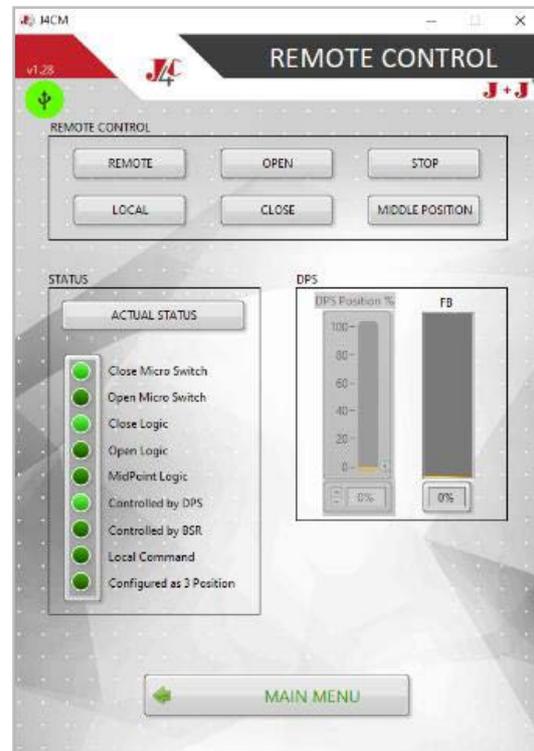
Recomendamos que tanto la señal de entrada como la configuración NO/NC, se realice colocando los DIPs de la siguiente forma:



Haga clic en LEER para conocer la configuración DPS (una tabla mostrará los Parámetros DPS).

Para volver al menú de inicio, pulse en MENÚ PRINCIPAL.

9



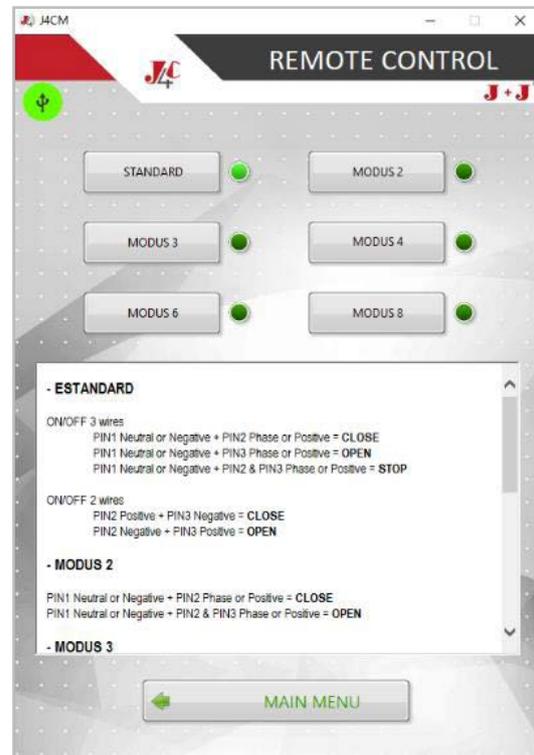
Pulse sobre el indicador CONTROL REMOTO. La pantalla mostrará diferentes opciones de DPS.

En el caso de un actuador ON-OFF o sólo con Salida DPS, Pulse sobre las opciones ABRIR, CERRAR y PARAR para activarlo. Sólo en caso de tener un actuador de 3 posiciones, la pantalla mostrará una opción adicional POSICIÓN MEDIA, que detiene el actuador en una posición intermedia.

Pulse sobre ESTADO ACTUAL, la pantalla mostrará el estado del actuador (luz verde).

Haga clic en MENÚ PRINCIPAL para volver al menú de inicio.

10



Indicador CONFIGURACIONES ALIMENTACIÓN, la pantalla mostrará las opciones de cableado eléctrico/conexión:

Seleccione el sistema de conexión de cableado con el que desea trabajar. Haga clic en STANDARD, MODUS 2, MODUS 3, MODUS 4, MODUS 6 o MODUS 8.

Vea a continuación el detalle de cada sistema de conexión. Para volver al menú de inicio, haga clic en MENÚ PRINCIPAL.

Para terminar, haga clic en SALIR.

# 07 CERTIFICACIONES



IP 67  
[Document link](#)



UNE-EN ISO 9001

Este documento certifica que el Sistema de Gestión de la Calidad de:

**J.J. BCN INTERNACIONAL, S.A.**  
**C/ De l'Orfeo Català, 7 (P.I. Sud)**  
**08440, CARDEDEU (Barcelona)**  
**ESPAÑA**

Ha sido evaluada y aprobada por QMS SPAIN para los siguientes requisitos estándares y directrices de la normativa:

**UNE EN 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**

Nº Certificado: 14127433      Fecha emisión: 03/09/2001  
 Fecha de validez: 05/09/2024      Válido hasta: 06/09/2027

En nombre de QMS Spain

Este certificado será válido mientras el titular mantenga su sistema de gestión de acuerdo con la norma publicada. Hay que volver a presentar el estado de los certificados que han expirado o están a punto de expirar. Autoridad Registrada en Cataluña, S.L. (C/ Coronado de Portugal, 46 CA. Nord, 08102 - Sant Joan de Vilatorrada) Este certificado es propiedad de QMS Spain y debe ser devuelto en el momento de la cancelación.

ISO 9001:2015  
[Document link](#)

ILSAC Performance Center, S.A. (APPLUS) CERTIFICACIÓN INTERNACIONAL S.L. (ENAC) C/ De l'Orfeo Català, 7 - P.I. Sud 08440 Cardeu (Barcelona) T: +34 93 201 21 27 F: +34 93 201 21 28 www.appluslaboratories.com

File number 23/26400096

**TEST REPORT**  
**Vibration Test**

Date of issue: Solaturn, 22/02/2023

**Petitioner: JJ BCN INTERNACIONAL, S.A.**

Petitioner's Address: C/ de l'Orfeo Català, nº 7 (08440 - Cardedeu, Barcelona)

**Device Under Test (DUT): 3+1 Electric Actuators**

**Technician: Xavier Costa**

**Applicable Standards:**

- Procedure: Information provided by client. Applus+ is not responsible for it.
- Standard: UNE-EN 60068-2-6:2008. Environmental testing. Part 2-6: Tests FC Vibration (sinusoidal)
- Test according to: Sinusoidal vibration test according to the UNE-EN 60068-2-6:2008 standard procedure.

Test product receipt: 01-02-2023  
 Test initial date: 02-02-2023  
 Test final date: 03-02-2023

Firmado digitalmente por ANTONI GAICIA ROMEU  
 Product Manager WHH (Electrical and Electronic) ILSAC Technological Center S.A.

The results refer only and exclusively to the sample(s), prototype(s) or material(s) approved to be subjected to the tests indicated under the conditions indicated in the document. This document will not be reproduced otherwise than in full. This is the first page of document, which contains 13 pages of which 5 are annexes.

ILSAC Technological Center, S.A. Inscribed in el Registro Mercantil de Barcelona, Tomo 35.853, Folio 939, Nº 284.527 Inscripción 1ª. C.I.F. A-63201962

Vibration Test  
[Document link](#)

**UK DECLARATION OF CONFORMITY**

J+J BCN INTERNACIONAL, S.A., located in C/ Orfeo Català, 7, P.I. Sud, 08440 Cardedeu, Barcelona, Spain, declares under its sole responsibility, that the following equipment:

**Electric Actuators J4C 5 and B series (Model 20,35,55,85,140 & 300)** are in conformity with the relevant statutory regulations (including amendments) and have been demonstrated to fulfil the requirements with reference to the designated standards as listed below:

Statutory Instruments	Designated Standards
Electrical Equipment (Safety) Regulations SI 2016 No. 1101	EN 60204-1:2019 (Partial) Electrical Safety Machinery
Electromagnetic Compatibility Regulations SI 2016 No. 1091	EN 61000-6-2:2019 Generic Immunity Standard Industry EN 61000-6-4:2019 Generic EM Standard Industry.
Supply of Machinery (Safety) Regulations SI 2008 No.1597	EN ISO 12100:2012 EN ISO 5211:2017 Safety of Machinery-Electrical Equipment of Machines, Part 1: General Requirements
The Restriction of the Use of Certain Hazardous Substances in Electrical and Electronic Equipment Regulations 2012: SI 2019 No.329	RoHS 2 Amendment - EN IEC 63000:2018
Radio Equipment Regulations SI 2017 No. 1206	Radio Equipment - EN301 499-1 V2.2.3 (2020) EN301 499-3 V2.1.1 (2019) EN301 499-17 V3.2.4 (2020) EN55022:2018/AC:2019-07/A11:2020/A1:2021 Class A EN55025: 2017/A1:2020

I hereby declare that the equipment named above has been designed to comply with the relevant sections of the above referenced specifications. The unit complies with all applicable Essential Requirements of the Statutory Instruments.

Product Manager Signature  
**J. Christe**

Cardedeu, 22 May 2023.

This Declaration does not contain any guarantees. The whole information in printed documentation required with the devices must be observed. Not completed if the device does not declare.

Polígono Industrial Sud - C/De l'Orfeo Català, 7 - E - 08440 Cardedeu (Barcelona) - 0804 93 871 33 64

UK CA  
[Document link](#)

Certificate No: MAD42898-AE001

**Type Approval Certificate**

[ Electric Actuator ]

Initial Approval: 18th January, 2022  
 Manufacturer: J.J. BCN Internacional, S.A.  
 Orfeo Catala, 7-Pi Sud 08440, Cardedeu, Barcelona, Spain

Product Description: Type : J4C 5-series  
 \* See Appendix 1 \*

**KR**  
 KOREAN REGISTER

Approval Condition: \* See Appendix 1 \*

**THIS IS TO CERTIFY** that the above-mentioned product has been approved in accordance with the relevant requirement of this Society's Rules and / or of the recognized standards as follows:  
 Pt 6, Ch. 2, Act. 301 of the Rules for Classification, Steel Steps.

This Certificate is valid until 17th January, 2027  
 Issued at Busan, Korea on 18th January, 2022

This certificate is signed electronically in accordance with ISO 15926-2. Validation and authentication of the certificate can be confirmed from "https://krr.krs.or.kr" by using the tracking No.(M2200147796) and certificate No.(MAD42898-AE001).

General Manager of Marine & Ocean Equipment Team

AC-2A (2021 01) 1/3 KOREAN REGISTER

KOREAN REGISTER  
[Document link](#)

# 08 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 GARANTÍA 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 fabricación 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.

# 09 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