



DESCRIPCIÓN DEL PRODUCTO

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

La tarjeta del circuito BSR más el bloque de baterías se encuentra situada en el interior del actuador en carga continua lo que permite en caso necesario accionar el actuador cuando la unidad detecta un fallo de suministro eléctrico actuando de forma similar a un actuador "simple efecto".



PRODUCT DESCRIPTION

The BSR safety system is an automation that, incorporated into the electric actuators, allows, in the event of a power supply failure, to place the valve in the predetermined position as preferred (NC or NO).

The BSR print circuit board plus the battery pack is located inside the actuator under continuous charge, which allows, if necessary, to operate the actuator when the unit detects a power supply failure, acting in a similar way to a "single return acting" actuator which returns the valve.



INSTRUCCIONES DE MONTAJE KIT BSR

AVISO MUY IMPORTANTE: Seguir paso a paso estas instrucciones. Si el conector de la batería está conectado a la electrónica del BSR, antes de llegar al punto 7, la electrónica puede dañarse.

COMPONENTES KIT:

- A** 1 Electrónica BSR
- B** 1 Soporte inferior batería
- C** 1 Batería
- D** 1 Soporte superior batería
- E** 3 Tornillos rosca chapa
- F** 2 Tornillos rosca plástico



1. Desatornillar el tornillo que fija el volante y retirarlo (Fig.1).
2. Desatornillar los 6 tornillos de unión entre la tapa y el cuerpo (Fig.2).
3. Separar la tapa de la base del actuador, para poder instalar el KIT (Fig.3).
4. Conectar la electrónica de circuito impreso (PCB) del BSR (A) a la electrónica del actuador mediante el conector señalado en la (Fig.4) y fijarlo a la chapa metálica del actuador mediante un tornillo rosca chapa (E) (Fig.5).
5. Situar el soporte inferior de la batería (B) según imagen (Fig. 6A) y fijarlo mediante 2 tornillos rosca chapa (E) (Fig.6B y 6C).
6. Encajar la batería (C) en el soporte inferior de la batería (B) (Fig. 7B). Los cables de la batería deben quedar en la parte inferior. Situar los cables según imagen (Fig. 7A).
7. Conectar los cables de la batería a la electrónica BSR (A) (Fig.7C).
8. Colocar el soporte superior batería (D) (Fig.8A) y fijarlo a las columnas del soporte inferior batería (B) mediante 2 tornillos rosca plástico (F) (Fig.8B y 8C).
9. Configuración del BSR NO o NC (Fig.9):
 NC (normalmente cerrado) jumper SELDIR conectado.
 NO (normalmente abierto) jumper SELDIR desconectado.
10. Vuelva a colocar con cuidado la tapa y asegúrese de que la junta esté correctamente alojada en su lugar (ver Fig.10). Asegúrese de que ningún cable quede atrapado entre la cubierta y el cuerpo
11. Atornillar los 6 tornillos que unen la tapa al cuerpo del actuador (Fig.11).
12. Situar el volante en el eje del actuador y fijarlo (Fig.12).

El actuador está listo para trabajar.

Nota: Se recomienda conectar voltaje al actuador, situar el actuador en una posición intermedia y comprobar que al desconectar el voltaje del actuador, éste gira a la posición configurada (NC o NO).

ASSEMBLY INSTRUCTIONS KIT BSR

VERY IMPORTANT NOTICE: Please follow these instructions step by step. If the battery connector is connected to the BSR electronics, before reaching point 7, the electronics may be damaged.

COMPONENTS KIT:

- A** 1 BSR electronic
- B** 1 Lower battery bracket
- C** 1 Battery pack
- D** 1 Upper battery bracket
- E** 3 Fixing screws threaded sheet
- F** 2 Plastic thread screws

1. Unscrew the hand wheel bolt and take it out (Fig.1).
2. Unscrew the 6 union bolts that connect the cover to the actuator body (Fig.2).
3. To install the KIT carefully remove the cover (Fig.3).
4. Take the BSR PCB (A) from the KIT and connect it to the actuator PCB (print circuit board) using the connector shown in picture (see Fig.4). Fix it to the actuator metal plate using the fixing screws threaded sheets (E), (see Fig.5).
5. Place the lower battery bracket (B) according the picture (see Fig.6A). Fix it using 2 fixing screws threaded sheets (E) (see Fig. 6B & 6C).
6. Place the battery pack (C) on the lower battery bracket (B), (see Fig.7B). The battery cables should be at the bottom. Position the cables according to the image (Fig. 7A).
7. Connect the battery cables to the BSR PCB (A) as per Fig. 7C.
8. Place the upper battery support (D) (Fig. 8A) and fix it to the columns of the lower battery support (B) using the plastic threaded screws (F) (Fig. 8B and 8C).
9. BSR NO or NC configuration (Fig. 9):
 NC (normally close) jumper SELDIR ON.
 NO (normally open) jumper SELDIR OFF.
10. Carefully replace the cover and be sure that joint is correctly lodged in its place (see Fig.10). Be sure that any cable is not trapped between the cover and the body.
11. Screw in the 6 bolts that connect the cover to the actuator body (Fig. 11).
12. Reassemble the hand wheel and fix it with the screws (see Fig.12).

Now the actuator is ready.

Note: We recommended to put the power on, to place the actuator in an intermediate position and check that, after putting the power off, the actuator rotates goes to the set-up position (NC or NO).

Rev.0-07.21

1/3



Fig. 1



Fig. 2



Fig. 3



Fig. 4

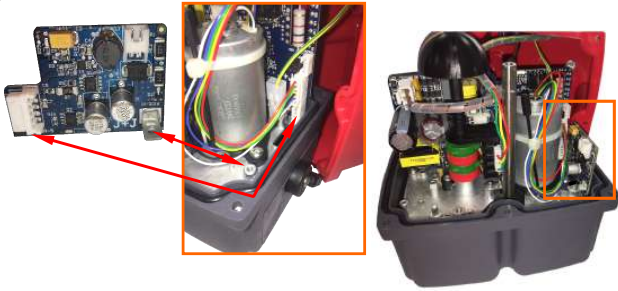


Fig. 5

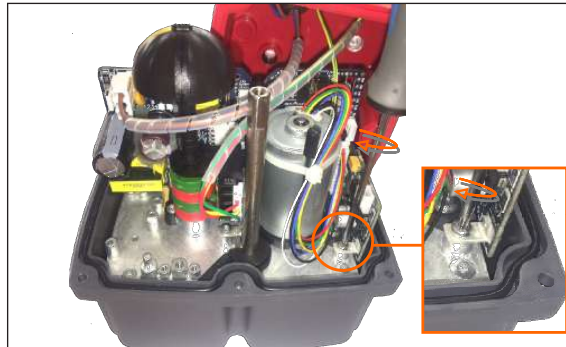


Fig. 6

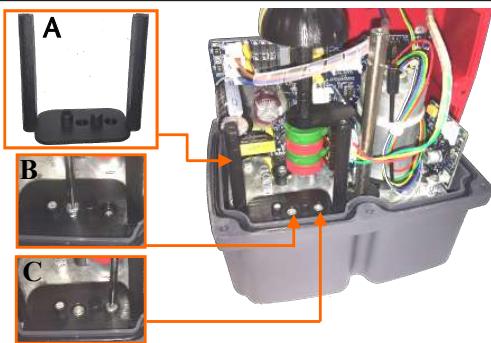


Fig. 7

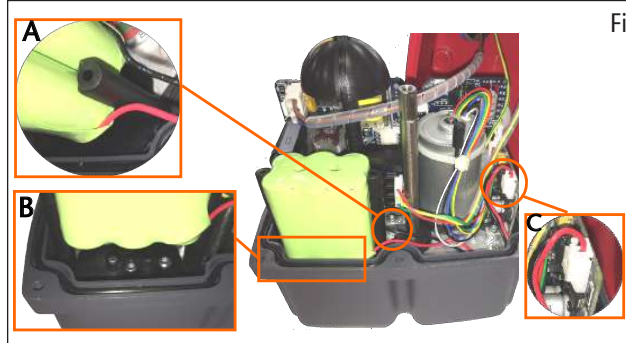


Fig. 8

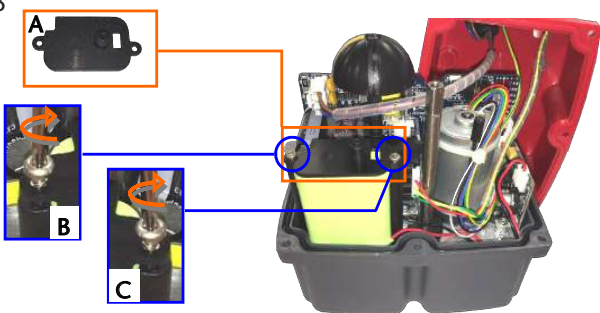


Fig. 9

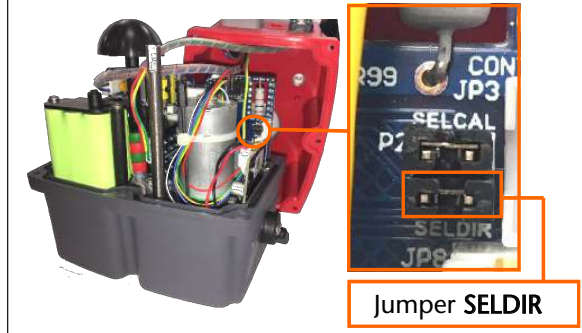


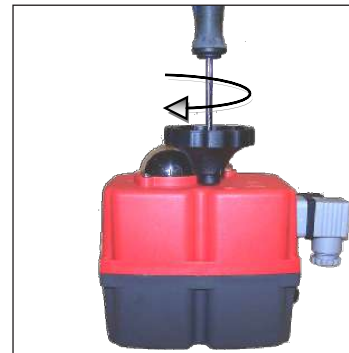
Fig. 10



Fig. 11



Fig. 12





ESPECIFICACIONES del KIT BSR20/85 (BLOQUE SEGURIDAD PARA ACTUADORES ELECTRICOS)
SPECIFICATIONS of KIT BSR20/85 (BATTERY SYSTEM RETURN)

Ref. ACBSR001

Parámetro Parameter	Unidades Units	MODELO ACTUADOR - ACTUATOR MODEL			
		ACBV0020 (12 VDC/VAC)	ACBV0035 (12 VDC/VAC)	ACBV0055 (12 VDC/VAC)	ACBV0085 (12 VDC/VAC)
		ACAV0020 (24-240 VAC, 24-135 VDC)	ACAV0035 (24-240 VAC, 24-135 VDC)	ACAV0055 (24-240 VAC, 24-135 VDC)	ACAV0085 (24-240 VAC, 24-135 VDC)
Ante fallo eléctrico: <i>In the event of electrical failure:</i>	---	Si el eje está en posición no preferente el BSR lo acciona hasta situarlo en posición preferente. <i>If the axis is in the non-preferential position, the BSR drives it until it is in the preferential position.</i>			
Ubicación <i>Location</i>	---	Interior del actuador (acoplado al actuador multi voltaje). <i>Inside (coupled to the multi voltage electric actuators).</i>			
Contenido <i>Content</i>	---	Tarjeta y baterías en carga continua. <i>PCB (print circuit board) and a batteries pack.</i>			
Actuación <i>Acting</i>	---	Fallo de suministro eléctrico. <i>Electric power failure.</i>			
Nº de maniobras sin recargar (con batería 100% de carga) <i>Nº of operations without recharging (with battery 100% charged)</i>	Nº	5	5	5	5
Tiempo de recarga / maniobra <i>Recharge time / maneuver</i>	min	15	21	48	58
Consumo de batería / maniobra <i>Battery consumption / maneuver</i>	W	2,2	3	6,8	8,3
Intensidad / maniobra <i>Current / maneuver</i>	mA	10,1	14	31,6	38,6
Tiempo de carga completa <i>Full charge time</i>	h	28	28	28	28
Capacidad nominal \pm 5% <i>Nominal capacity \pm 5%</i>	mA	1000	1000	1000	1000
Configuración NO o NC <i>Configuration NO or NC</i>	---	Jumper	Jumper	Jumper	Jumper
Carga batería <i>Battery charge</i>	mA/h	40	40	40	40
Peso <i>Weight</i>	Kg	0,28	0,28	0,28	0,28

CONTROL VISUAL DE OPERACIÓN - VISUAL CONTROL OF OPERATION

Actuador con BSR - Actuator with BSR	Estatus Actuador en Funcionamiento - Actuator Operational Status
Sin alimentación - Without power supply	Green
En posición de abierto - In open position	Green
En posición de cerrado - In close position	Red
Abriendo - Opening	Yellow
Cerrando - Closing	Yellow
Limitador de par activado, en carrera de cerrado a abierto - Torque limiter function on, moving from close to open	Green
Limitador de par activado, en carrera de abierto a cerrado - Torque limiter function on, moving from open to close	Red
Actuador en modo MANUAL (Tiempo excedido) - Actuator in MANUAL mode (Exceeded time)	Yellow
El actuador se ha parado (posición intermedia) - The actuator has stopped (no close/no open position)	Pink
En posición intermedia - In middle position	Yellow
Actuador sin alimentación, Sistema BSR NO activado. Max.3 min., (led off) - Actuator without power, working with the BSR NO system, Max.3 min., (led off)	Green
Actuador sin alimentación, Sistema BSR NC activado. Max.3 min., (led off) - Actuator without power, working with the BSR NC system, Max.3 min., (led off)	Red
Protección Batería. Peligro, la batería necesita recargarse. BSR bloqueado - Battery protection. Danger, the battery needs recharging. BSR blocked	Yellow

Observaciones:

Dada la complejidad, variedad y gran cantidad de especificaciones particulares de cada instalación, en conjunción con la existencia de diversos factores que pueden afectar a las condiciones de trabajo y naturaleza del producto, es responsabilidad del usuario final realizar los ensayos necesarios para garantizar el correcto funcionamiento del producto en cada aplicación concreta.

La instalación del producto deberá realizarse y mantenerse siguiendo códigos de buena práctica y/o estándares existentes.

Remarks:

Due to the complexity, variety and large number of particular specifications for each installation, along with the existence of diverse factors which can affect the working conditions and nature of the product, it is the responsibility of the end-user to carry out the necessary tests to ensure the proper functioning of the product in any specific application.

Product installation must be carried out and maintained following the good practice codes and/or updated technical standards.

Nota : Debido al constante desarrollo de nuestros productos, los datos suministrados pueden ser alterados sin previo aviso.

Note : Due to the continuous development of our products, specifications may be changed without notification at any time.

Rev.0-07.21

3/3