

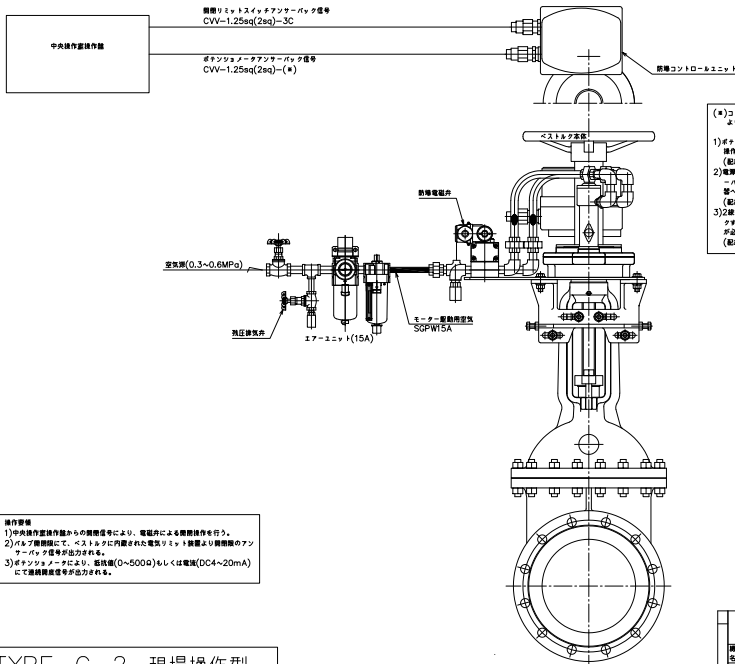
# TYPE C-2 遠隔操作型

設計管理No.

|   |   |   |   |   |
|---|---|---|---|---|
| 図 | 番 | 号 | 記 | 号 |
|   |   |   |   |   |

CK

品



- (\*)コントロールユニットのボタンジョメータアンサーバックボックは下記の方法より選択する。
- 1) ボタンジョメータ駆動出力をそのままの状態で(0~5000回転)で中央操作制御箱に出力する。  
(配線はCVV1.25sq(2sq)×3C必要)
  - 2) 電算用線量のR/I検出器を内蔵させて、DC4~20mAの電流に変換しアンサーバックする。R/I検出器の出力方向に接続がなされているため、DC5等の調整へ変更する必要がなくなる。  
(配線はCVV1.25sq(2sq)×4C必要。電圧及びアンサーバック各々2C)
  - 3) 2)と同R/I検出器を内蔵させて、DC4~20mAの電流に変換しアンサーバックする。ただし、R/I検出器に接続機能がないため、中央操作制御で検知処理が必要。  
(配線はCVV1.25sq(2sq)×2C必要)

- 取付事項
- 1) 中央操作制御箱からの距離等により、電線径による断線防止を行う。
  - 2) ボルブ検測にて、ベストルクに内蔵された電気リミット検測より検測時のアンサーバック信号が出力される。
  - 3) ボタンジョメータにより、駆動電(0~500g)もしくは電流(DC4~20mA)にて遠隔検出信号が出力される。

|       |       |    |          |   |          |   |          |   |          |
|-------|-------|----|----------|---|----------|---|----------|---|----------|
|       |       | 図  | 20.11.11 | 表 | 20.11.11 | 図 | 20.11.11 | 表 | 20.11.11 |
| 製     | ベートルク | 製  | 砂岡       | 製 | 砂岡       | 製 | 上田       | 製 | 上田       |
| 検     |       | 検  |          | 検 |          | 検 |          | 検 |          |
| 監     |       | 監  |          | 監 |          | 監 |          | 監 |          |
| 接続参考図 |       | CK |          |   |          |   |          |   |          |

TYPE C-2 現場操作型