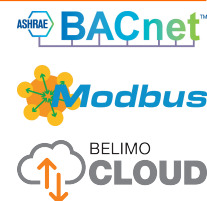


Actuador para compuertas con comunicación y conexión a la Nube para motorizar compuertas en instalaciones técnicas de edificios

- Compuerta de aire de tamaño hasta aprox. 4 m<sup>2</sup>
- Par de giro del motor 20 Nm
- Tensión nominal AC/DC 24 V
- Control Proporcional, Con comunicación, híbrido, Nube
- Conversión de la señal del sensor
- Ethernet 10/100 Mbit/s, TCP/IP, servidor web integrado.
- Comunicación mediante BACnet IP, Modbus TCP y La Nube



Datos técnicos

<b>Datos eléctricos</b>	Tensión nominal	AC/DC 24 V
	Frecuencia nominal	50/60 Hz
	Rango de tensión nominal	AC 19.2...28.8 V / DC 21.6...28.8 V
	Consumo de energía en funcionamiento	8.5 W
	Consumo energía en reposo	3.5 W
	Consumo de energía para dimensionado	11 VA
	Conexión de la alimentación / control	Cable 1 m, 6 x 0.5 mm <sup>2</sup>
	Conexión Ethernet	Clavija RJ45
	Funcionamiento en paralelo	Si (tenga en cuenta los datos de funcionamiento)
<b>Datos de funcionamiento</b>	Par de giro del motor	20 Nm
	Par de giro de la función de seguridad	20 Nm
	Control mediante comunicaciones	Cloud BACnet IP Modbus TCP
	Margen de trabajo Y	2...10 V
	Impedancia de entrada	34 kΩ
	Margen de trabajo Y variable	0.5...10 V
	Precisión de posición	±5%
	Sentido del movimiento del motor	se puede seleccionar con el interruptor L/R
	Sentido de movimiento de la función de seguridad	seleccionable según montaje L/R
	Accionamiento manual	Por medio de una manivela y un interruptor de cierre
	Ángulo de giro	Máx. 95°
	Nota de el ángulo de giro	Ajustable a partir del 33% en incrementos de 2,5% (con tope mecánico)
	Tiempo de giro del motor	150 s / 90°
	Tiempo de giro del motor variable	70...220 s
	Tiempo de giro con función de seguridad	<20 s / 90°
	Nota del tiempo de giro con función de seguridad	<20 s @ -20...50°C / <60 s @ -30°C
	Adaptación del rango de ajuste	Manual
	Nivel de potencia sonora, motor	40 dB(A)
	Interfaz mecánica	Accionador del eje, nuez de arrastre universal 10...25.4 mm
	Indicador de posición	Mecánicos
	Vida útil	Mín. 60 000 posiciones de seguridad
<b>Datos de seguridad</b>	Clase de protección IEC/EN	III Tensión extra-baja de seguridad (SELV)
	Grado de protección IEC/EN	IP40
	Degree of protection note	IP54 cuando se utiliza una tapa protectora o una arandela protectora para clavija RJ45
	CEM	CE según 2014/30/UE

Modo de funcionamiento	Tipo 1.AA
Tensión de resistencia a los impulsos	0.8 kV
Control del grado de polución	3
Temperatura ambiente	-30...50°C
Temperatura de almacenamiento	-40...80°C
Humedad ambiente	Máx. 95% de r.H., sin condensación
Nombre del edificio/Proyecto	sin mantenimiento
<b>Peso</b>	<b>2.1 kg</b>

**Notas de seguridad**


- No debe utilizar el dispositivo fuera del campo específico de aplicación, especialmente en aviones o en cualquier otro tipo de transporte aéreo.
- Aplicación en exterior: sólo es posible en el caso de que el dispositivo no esté expuesto directamente a agua (de mar), nieve, hielo, radiación solar o gases nocivos y que se asegure que las condiciones ambientales se mantienen en todo momento dentro de los umbrales de acuerdo con la ficha de datos.
- Sólo especialistas autorizados deben realizar la instalación. Durante la instalación, deberán cumplirse todas las regulaciones de instalación legales o institucionales que correspondan.
- El dispositivo sólo se puede abrir en el centro del fabricante. No contiene piezas que el usuario pueda reemplazar o reparar.
- No se deben retirar los cables del dispositivo.
- Para calcular el par de giro necesario, deberán respetarse las especificaciones del fabricante de la compuerta en lo relativo a la sección transversal, el diseño, el lugar de instalación y las condiciones de ventilación.
- El dispositivo contiene componentes eléctricos y electrónicos y no se puede desechar con los residuos domésticos. Deben tenerse en cuenta todas las normas y requerimientos locales vigentes.

**Características del producto**

**Modo de funcionamiento** El actuador se controla desde la Nube, con el protocolo BACnet iP o Modbus TCP y se mueve hasta la posición definida por la señal de mando. Mediante las mismas interfaces pueden escribirse y leerse varios puntos de datos.

**Modo híbrido**

El actuador recibe su señal de mando analógica desde el controlador de jerarquía superior y se mueve hasta la posición definida. Mediante la Nube, BACnet IP o Modbus TCP, pueden leerse varios puntos de datos y con la excepción de la señal de mando escrita.

**Convertidor para sensores** Opción de conexión de dos sensores (sensor pasivo, sensor activo o contacto de conmutación). El actuador sirve como convertidor analógico-digital para la transmisión de la señal del sensor hasta el sistema de jerarquía superior.

**Comunicación**

La parametrización se puede llevar a cabo mediante el servidor web integrado (conexión RJ45 al explorador web), mediante comunicación o mediante la Nube.

Puede encontrar información adicional sobre el servidor web integrado en documentación aparte.

**Conexión "Peer to Peer"**

<http://belimo.local:8080>

El portátil deberá estar configurado en «DHCP». Asegúrese de que sólo esté activa una conexión de red.

**Dirección IP estándar:**

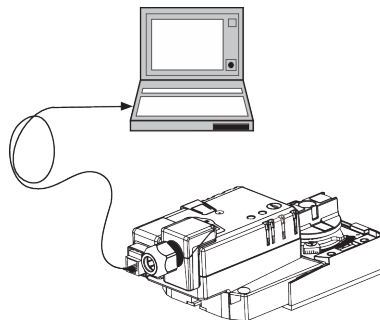
<http://192.168.0.10:8080>

Dirección IP estática

**Contraseña (solo lectura):**

Nombre de usuario: «guest»

Contraseña: «guest»


**Montaje directo y sencillo**

Montaje directo y sencillo en el eje de compuerta con una nuez de arrastre universal, suministrada con un dispositivo antirrotación para impedir que el actuador gire.

<b>Registro de datos</b>	Los datos registrados (datos integrados registrados durante 13 meses) pueden utilizarse para fines analíticos. Descargue los archivos en formato csv a través del navegador web.
<b>Accionamiento manual</b>	Al utilizar la manivela, se puede accionar la compuerta de forma manual y fijar con el conmutador de bloqueo en cualquier posición. El desbloqueo se lleva a cabo de forma manual o automática aplicando tensión.
<b>Ángulo de giro ajustable</b>	Ángulo de giro ajustable mediante topes mecánicos.
<b>Alta fiabilidad funcional</b>	El actuador se encuentra protegido contra sobrecargas, no necesita ningún contacto limitador y se detiene automáticamente cuando alcanza el final de carrera.
<b>Posición de inicio</b>	La primera vez que recibe tensión, es decir, en la puesta en marcha, el actuador lleva a cabo una adaptación, que hace que el margen de trabajo y la señal de salida se correspondan con el rango mecánico ajustado. A continuación, el actuador se mueve hasta la posición que define la señal de mando.
<b>Adaptación y sincronización</b>	La adaptación se puede activar manualmente presionando el botón de "adaptación". Durante la adaptación se detectan los dos topes mecánicos (rango de ajuste completo). A continuación, el actuador se mueve hasta la posición que define la señal de mando.

**Accesorios**

Accesorios eléctricos	Descripción	Modelo
	Arandela para el módulo de conexión RJ, 50 ud.	Z-STRJ.1
	Cable de conexión 5 m, A: RJ11 6/4 ZTH EU, B: conector de servicio de 6 polos para dispositivo Belimo	ZK1-GEN
Herramientas de servicio	Descripción	Modelo
	Herramienta de servicio, con función ZIP-USB, para actuadores Belimo parametrizables y con comunicación / reguladores de VAV y elementos de control final de HVAC	ZTH EU

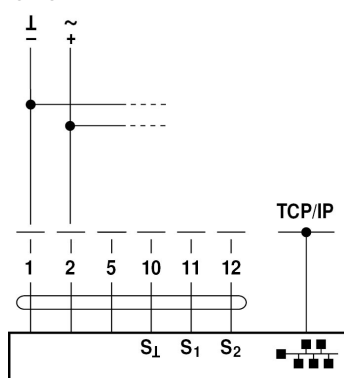
**Instalación eléctrica**

**Alimentación del transformador de aislamiento de seguridad.**

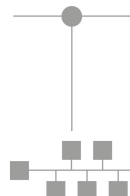
Es posible realizar una conexión en paralelo de otros actuadores. Respete los datos de funcionamiento.

**Esquema de conexionado**

AC/DC 24 V


**Colores de cables:**

- 1 = negro
- 2 = rojo
- 5 = naranja
- 10 = amarillo-negro
- 11 = amarillo-rosa
- 12 = amarillo-gris

**Web-Browser**


Para parametrización y control manual conecte un portátil a través de RJ45.

**Funciones**


Los diagramas de conexión muestran conexiones para el primer sensor en la terminal S1, mientras que el segundo sensor puede conectarse de forma idéntica en el terminal S2.

Está permitido el uso en paralelo de diferentes tipos de sensores.

Para el funcionamiento híbrido, se utiliza S1 para la señal de control Y y debe configurarse como un sensor activo.

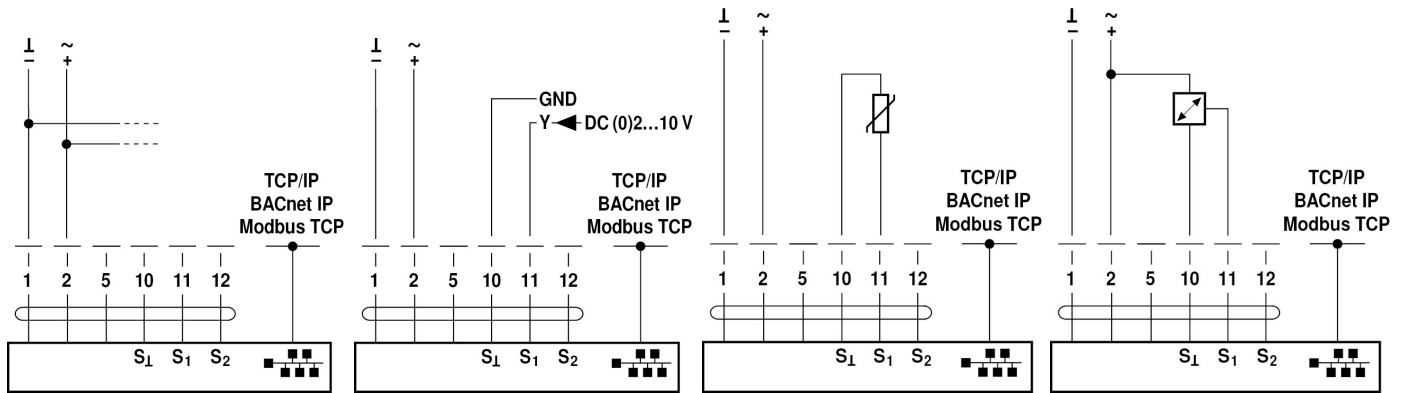
**Funciones para actuadores con parámetros específicos (es necesario realizar la parametrización)**

TCP/IP (Nube) / BACnet IP / Modbus TCP

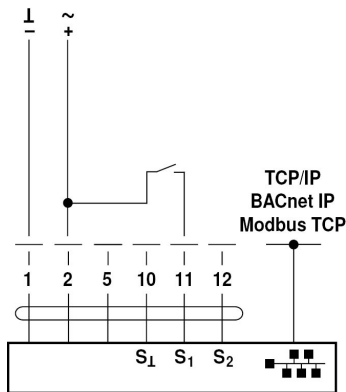
TCP/IP (Nube) / BACnet IP/Modbus TCP  
 TCP con punto de consigna analógico  
 (modo híbrido)

Conexión de sensores pasivos

Conexión de sensores activos

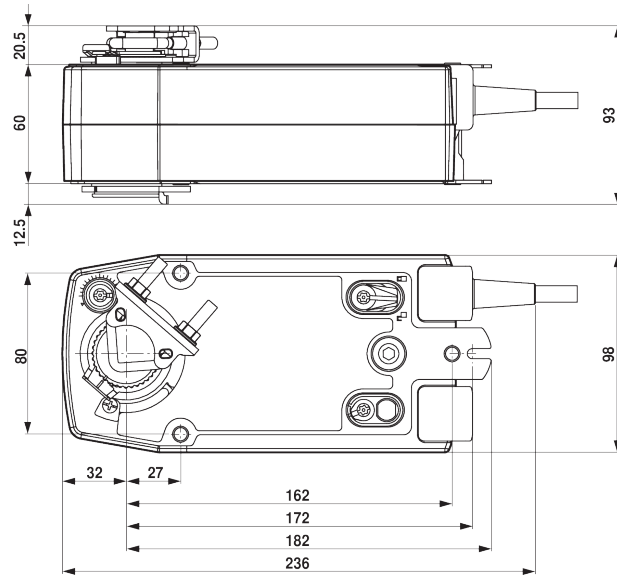


Conexión de contacto de conmutación










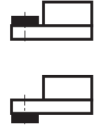
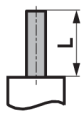
**Dimensiones**

Dimensiones



**Rango de nuez**

			
	10...22	10	14...25.4
			
	19...25.4	12...18	

**Longitud del eje**


Min. 85

Min. 15

**Documentación complementaria**

- Notas generales para la planificación de proyectos
- Instrucciones sobre el servidor web
- Descripción de la Declaración de Conformidad de Implementación de Protocolo PICS
- Descripción del registro Modbus
- Descripción de clientAPI