

- Tension nominale AC/DC 24 V
- Commande modulant, Nuage, communicant, Hybride
- Conversion of sensor signals
- Ethernet 10/100 Mbit/s, TCP/IP, integrated web server
- Communication via BACnet IP, Modbus TCP et Cloud



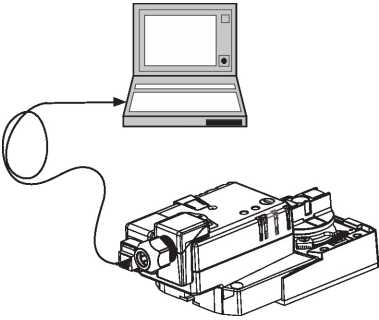
garantie de 5 ans


Caractéristiques techniques

Données électriques	Tension nominale	AC/DC 24 V
	Fréquence de tension nominale	50/60 Hz
	Plage de tension nominale	AC 19,2...28,8 V/DC 21,6...28,8 V
	Consommation d'énergie en service	8.5 W
	Consommation d'énergie en position d'arrêt	3 W
	Consommation d'énergie pour dimensionnement des fils	11 VA
	Transformateur	8.5 VA (bloc d'alimentation de classe 2)
	Connexion d'alimentation / de commande	câble 3 ft. [1 m], 6 x 0.5 mm ²
	Fonctionnement en parallèle	Oui (tenir compte des données de rendement)
	Connexion électrique	Câble d'appareil 18 GA, raccord de conduit de 13 mm (½ po) et prise RJ45 (Ethernet)
	Protection contre les surcharges	électronique sur toute la rotation de 0...90°
Données fonctionnelles	Communicant	Nuage BACnet IP Modbus TCP
	Sens de déplacement du moteur à mouvement	sélectionnable par montage antihoraire/horaire
	Sens de mouvement de la fonction à sûreté intégrée	réversible avec montage horaire/antihoraire
	Surpassement manuel	Manivelle hexagonale 5 mm (3/16 po Allen), fournie
	Durée de course (moteur)	par défaut 150 s, variable 70...220 s
	Durée de course réglable	70...220 s
	Durée de course à sûreté intégrée	20 s @ -10...55°C / <60 s @ -30...-10°C
	Adaptation de la plage de réglage	manuel
	Niveau sonore, moteur	45 dB(A)
	Niveau sonore, sûreté intégrée	62 dB(A)
	Indication de la position	Mécanique, enfichable
Données de sécurité	Classe de protection CEI/EN	III Basse Tension de sécurité (SELV)
	Indice de protection IEC/EN	IP54
	Remarque indice de protection	IP54 lors de l'utilisation d'un capuchon de protection ou d'une bague de protection pour la prise RJ45
	Indice de protection NEMA/UL	NEMA 1
	Boîtier de protection	Boîtier UL de type 1
	CEM	CE conformément à la norme 2014/30/EC

Données de sécurité	Homologations	cULus acc. to UL60730-1A/-2-14, CAN/CSA E60730-1:02, CE acc. to 2014/30/EU and 2014/35/EU; Listed to UL 2043 - suitable for use in air plenums per Section 300.22(c) of the NEC and Section 602.2 of the IMC	
	Norme relative à la qualité	ISO 9001	
	Mode de fonctionnement	Type 1	
	Tension de choc nominale d'alimentation/de commande	0.8 kV	
	Température ambiante	-22...122°F [-30...50°C]	
	Température de stockage	-40...176°F [-40...80°C]	
	Humidité ambiante	max. 95 % d'humidité relative, sans condensation	
	Entretien	sans entretien	
	Poids	Poids	5.2 lb [2.2 kg]
	Matériaux	Matériau de boîtier	Boîtier en acier galvanisé et en plastique

Caractéristiques du produit

Mode de fonctionnement	<p>The actuator is controlled via the Cloud, BACnet IP or Modbus TCP and drives to the position defined by the control signal. Various data points can be written and read via the same interfaces.</p> <p>Hybrid mode:</p> <p>The actuator receives its analog control signal from the higher level controller and drives to the position defined. Using the Cloud, BACnet IP or Modbus TCP, various data points can be read and with the exception of the control signal written.</p>
Convertisseur pour capteurs	<p>Connection option for two sensors (passive sensor, active sensor or switching contact). The actuator serves as an analog/digital converter for the transmission of the sensor signal to the higher level system.</p>
Communication	<p>The configuration can be carried out through the integrated web server (RJ45 connection to the web browser), by communicative means or via the Cloud.</p> <p>Additional information regarding the integrated web server can be found in the separate documentation.</p>
<p>"Peer to Peer" connection http://belimo.local:8080 The Notebook must be set to "DHCP". Make sure that only one network connection is active. Standard IP address: http://192.168.0.10:8080 Static IP address Password (read-only): User name: «guest» Password: «guest»</p>	
Inversion du signal de positionnement	<p>This can be inverted in cases of control with an analog positioning signal. The inversion causes the reversal of the standard behavior, i.e. for control signal 0%, the actuator is opened to max and for control signal 100%, the actuator is closed.</p>
Fixation directe simple	<p>Simple direct mounting on the damper shaft with a universal shaft clamp, supplied with an anti-rotation device to prevent the actuator from revolving.</p>
Enregistrement des données	<p>The recorded data (integrated data recording for 13 months) can be used for analytical purposes.</p> <p>Download csv files via web browser.</p>
Surpassement manuel	<p>Manual override with push-button possible (the gear is disengaged for as long as the button is pressed or remains locked).</p>

- Angle de rotation réglable** Adjustable angle of rotation with mechanical end stops.
- Sécurité fonctionnelle élevée** The actuator is overload protected, requires no limit switches and automatically stops when the end stop is reached.
- Position initiale** The first time the supply voltage is switched on, i.e. at the time of commissioning, the actuator carries out an adaption, which is when the operating range and position feedback adjust themselves to the mechanical setting range.
The actuator then moves into the position defined by the positioning signal.
- Adaptation et synchronisation** An adaption can be triggered manually by pressing the "Adaption" button. Both mechanical end stops are detected during the adaption (entire setting range).
The actuator then moves into the position defined by the positioning signal.

Accessoires

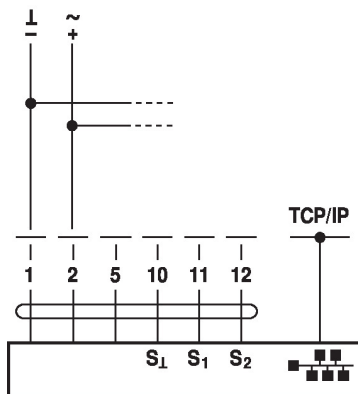
Accessoires électriques	Description	Type
	Raccordement pour module RJ, 50 pcs.	Z-STRJ.1
	Câble de connexion 16 ft [5 m], A : RJ11 6/4 ZTH EU, B : 6 broches pour la connexion à la prise de service	ZK1-GEN
Service tools	Description	Type
	Outil de paramétrage, avec fonction ZIP USB, pour les servomoteurs paramétrables et communicants de Belimo/régulateurs VAV et dispositifs de contrôle final	ZTH EU

Installation électrique

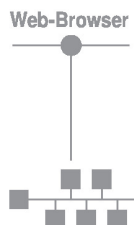


Supply from isolating transformer.
Parallel connection of other actuators possible. Observe the performance data.

Schémas de câblage
AC/DC 24 V



- Cable colors:**
- 1 = black
 - 2 = red
 - 5 = orange
 - 10 = yellow-black
 - 11 = yellow-pink
 - 12 = yellow-grey



Connection of a notebook for parametrisation and manual control via RJ45.

Optional connection via RJ45 (direct connection Notebook / connection via Intranet or Internet) for access to the integrated web server

Fonctions

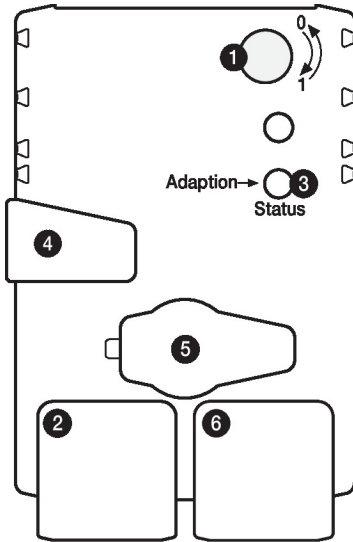


The connection diagrams shows connections for the first sensor on terminal S1, while the second sensor can be connected identically on terminal S2.

Parallel use of different sensor types is permitted.

For hybrid operation, S1 is used for the control signal Y and must be configured as an active sensor.

Éléments d'affichage et de commande



- 1** Direction of rotation switch
Switch: Direction of rotation changes
- 2** LED display green
Off: No power supply or wiring errors
On: Actuator starts operation
Flickering: In operation
- 3** Push-button and LED display orange
Off: Standard mode
On: Adaptation or synchronising process active
Press button: Triggers angle of rotation adaptation, followed by standard mode
- 4** Gear disengagement button
Press button: Gear disengages, motor stops, manual override possible
Release button: Gear engages, synchronization starts, followed by standard control mode
- 5** Service plug
Not used in this product
- 6** RJ45 socket

For the connection of TCP/IP (Cloud), BACnet/IP, and Modbus TCP

Dimensions

Schémas dimensionnels

∅ 1/4" to 3/4" [6 to 20]
□ 5/16" to 3/4" [8 to 26]

