



garantie de 5 ans



Caractéristiques techniques

Données électriques	Tension nominale	AC/DC 24 V
	Fréquence de tension nominale	50/60 Hz
	Consommation d'énergie en service	2 W
	Consommation d'énergie en position d'arrêt	0.5 W
	Transformateur	4.5 VA (bloc d'alimentation de classe 2)
	Connexion électrique	Câble ignifuge 18 GA, raccord de conduit 1/2 po, protection NEMA 2 / IP54, 1 m [3 pi], 3 m [10 pi] et 5 m [16 pi]
	Protection contre les surcharges	électronique sur la course au complet
Données fonctionnelles	Force d'actionnement du moteur	450 N [100 lbf]
	Sens de déplacement du moteur à mouvement réversible avec interrupteur	
	Surpassement manuel	bouton poussoir externe
	Course	4" [100 mm]
	Durée de course (moteur)	150 s 100 mm
	Niveau sonore, moteur	35 dB(A)
Données de sécurité	Indice de protection IEC/EN	IP54
	Indice de protection NEMA/UL	NEMA 2
	Boîtier de protection	Boîtier UL de type 2
	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
	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
Matériaux	Matériau de boîtier	UL94-5VA

Caractéristiques du produit

Utilisation Pour commande tout ou rien à virgule flottante des registres de systèmes CVCA. Le dimensionnement du servomoteur devrait être fait selon les spécifications du fabricant du registre.

Fonctionnement Le servomoteur n'est pas muni d'interrupteurs de fin de course et n'en nécessite aucun, mais il est muni d'une protection électronique contre les surcharges. La bande antirotation livrée avec le servomoteur empêchera le mouvement latéral. Le servomoteur offre 4" [100 mm] de course linéaire. La course de la crémaillère peut être réglée des deux côtés par incrément de 20 mm [0,08 po] au moyen des butées de fin de course mécaniques. Lorsqu'il atteint la position de fin de course du registre ou du servomoteur, le servomoteur s'arrête automatiquement. Les engrenages peuvent être débrayés manuellement avec un bouton situé sur le couvercle du servomoteur. Les servomoteurs utilisent un moteur en courant continu sans balai et sans capteurs, qui est commandé par un circuit intégré à application spécifique (ASIC). L'ASIC surveille et commande la rotation du servomoteur et fournit une fonction de détection de rotation numérique (DRS) pour éviter d'endommager le servomoteur en cas de calage. La consommation d'énergie est réduite en mode d'attente.

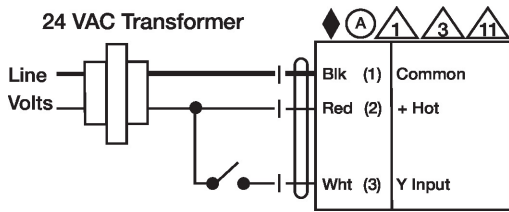
Spécification typique Les servomoteurs de registre à commande proportionnelle doivent être de type à accouplement direct électronique, qui ne nécessitent ni bras de manivelle ni tringlerie et doivent pouvoir être installés directement sur un arbre jusqu'à 1,5 po de diamètre. Les servomoteurs doivent fournir une commande de registre proportionnelle en réponse à un signal de entrée de commande de phase de 0 à 20 V d'un régulateur ou d'un positionneur électronique. Les servomoteurs doivent avoir une technologie de moteur à courant continu sans balais et être protégés contre les surcharges à tous les angles de rotation. Les servomoteurs doivent être munis d'un inverseur et d'un surpassement manuel sur le couvercle. La durée de course doit être constante et indépendante du couple. Les servomoteurs doivent être homologués cULus, avoir une garantie de 5 ans et être fabriqués conformément aux normes internationales de contrôle de la qualité ISO 9001. Les servomoteurs doivent être tels que fabriqués par Belimo.

Accessoires

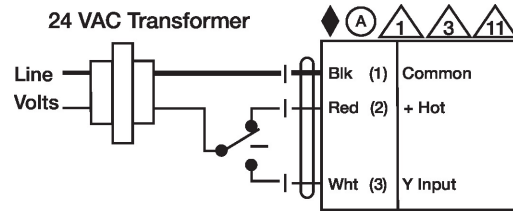
Accessoires électriques	Description	Type
	Battery, 12 V, 1.2 Ah (two required)	NSV-BAT
	Battery Backup, for non-spring return models	NSV24 US
	Signal Simulator, Bloc d'alimentation CA 120 V	PS-100
	Cable Conduit Connector 1/2"	TF-CC US
	Transformer, AC 120 V to AC 24 V, 40 VA	ZG-X40
Accessoires mécaniques	Description	Type
	Rotule approprié pour levier du registre KH8 / KH10	KG10A
	Rotule approprié pour levier du registre KH8	KG6
	Rotule approprié pour levier du registre KH8	KG8
	Push rod for KG6 & KG8 ball joints (36" L, 5/16" diameter).	SH8
	Support de rotation, pour servomoteur linéaire, pour compensation des forces transversales	Z-DS1
	3/8"-16 shaft clevis for AHK/AH.	Z-KSC
	Bracket for AHK/AH/LH linear actuators.	ZG-119

Installation électrique

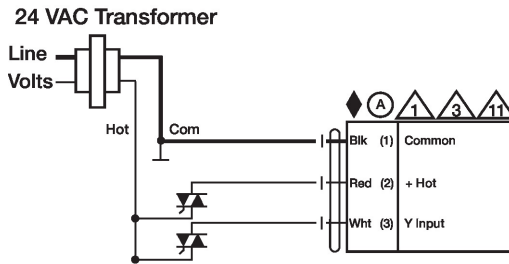
- Ⓐ Les servomoteurs dotés d'un câble d'alimentation sont numérotés.
- ⚠₁ Installer un dispositif de protection contre les surcharges et déconnecter si nécessaire.
- ⚠₃ Les servomoteurs peuvent également être alimentés par une source de DC 24 V.
- ⚠₆ Le fil chaud du servomoteur doit être connecté au commun de tableau de commande. Uniquement raccorder le commun à la branche négative (-) des circuits de commande. Les modèles de bornier (-T) n'ont pas de recopie.
- ⚠₁₁ Les servomoteurs peuvent être raccordés en parallèle s'ils ne sont pas mécaniquement liés. Il faut respecter la puissance consommée et l'impédance d'entrée.



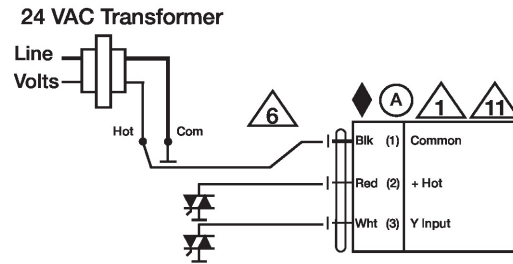
Tout ou rien



à 3 points



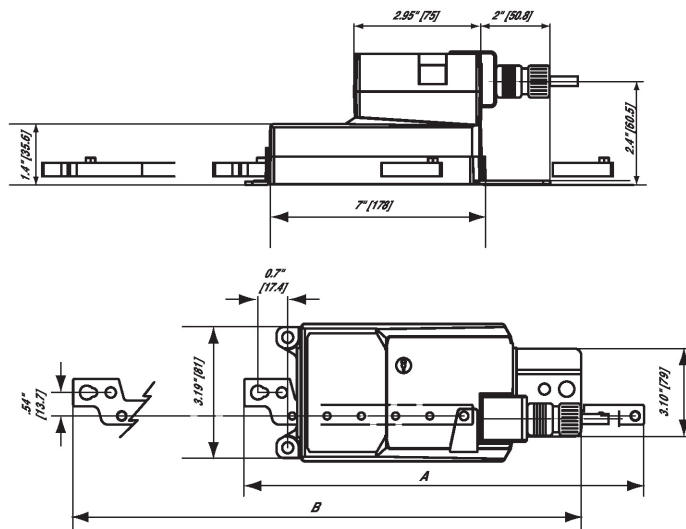
Virgule flottante - Triac à impulsion positive (source)



Virgule flottante - Triac à impulsion négative (sink)

Dimensions

Schémas dimensionnels



Stroke	A	B
4" [100]	9.2" [233.5]	8" [203.2]