

Servomoteur rotatif communicant à sécurité absolue servant au réglage des registres dans des services techniques du bâtiment

- Pour clapets jusqu'à environ: 4 m²
- Couple du moteur 20 Nm
- Tension nominale AC/DC 24 V
- Commande Modulant, communicant, hybride
- Conversion signaux sonde
- Communication via BACnet MS/TP, Modbus RTU, MP-Bus Belimo ou la commande classique


Caractéristiques techniques
Caractéristiques électriques

Tension nominale	AC/DC 24 V
Fréquence nominale	50/60 Hz
Plage de tension nominale	AC 19.2...28.8 V / DC 21.6...28.8 V
Puissance consommée en service	8.5 W
Puissance consommée à l'arrêt	3.5 W
Puissance consommée pour dimensionnement des câbles	11 VA
Raccordement d'alimentation / de commande	Câble 1 m, 6 x 0.75 mm ²

Caractéristiques fonctionnelles

Couple du moteur	20 Nm
Couple de fonction de sécurité électrique	20 Nm
Produits communicants	BACnet MS/TP Modbus RTU (départ usine) MP-Bus
Plage de service Y	2...10 V
Plage de service Y variable	0.5...10 V
Signal de recopie U	2...10 V
Info. sur le signal de recopie U	Max. 1 mA
Signal de recopie U variable	Début 0.5...8 V Fin 2...10 V
Précision de la position	±5%
Sens de déplacement du moteur à mouvement	sélectionnable à l'aide du commutateur G / D
Sens de déplacement de la fonction de sécurité électrique	sélectionnable grâce au montage G / D
Commande manuelle	au moyen de la clé de manœuvre et du commutateur de verrouillage
Angle de rotation	Max. 95°
Note relative à l'angle de rotation	réglable en commençant à 33% par degré de 2.5% (avec butée mécanique)
Temps de course	150 s / 90°
Temps de course réglable	70...220 s
Temps de course sécurité absolue	<20 s / 90°
Note de temps de course sécurité absolue	<20 s @ -20...50°C / <60 s @ -30°C
Plage de réglage d'adaptation	manuel
Application de contrôle, contrôlable via communication de bus	MAX (position maximale) = 100% MIN (position minimale) = 0% ZS (position intermédiaire) = 50%
Application de contrôle réglable	MAX = (MIN + 32%)...100% MIN = 0%...(MAX - 32%) ZS = MIN...MAX
Niveau sonore, moteur	40 dB(A)
Mechanical interface	Entraînement du clapet: Noix d'entraînement universelle 10...25.4 mm
Indication de la position	Mécaniques
Durée de vie	Min. 60 000 positions de sécurité
Sûreté	
Classe de protection CEI/EN	III Safety Extra-Low Voltage (SELV)
Classe de protection - Standard UL	Alimentation UL de classe 2

Caractéristiques techniques

Sûreté	Indice de protection IEC/EN	IP54
	Indice de protection NEMA/UL	NEMA 2
	Enclosure	Boîtier UL de type 2
	CEM	CE according to 2014/30/EU
	Certification CEI/EN	IEC/EN 60730-1 et IEC/EN 60730-2-14
	Certification UL	cULus selon UL60730-1A, UL60730-2-14 et CAN/CSA E60730-1.02
	Remarque sur la certification UL	Le marquage UL sur le servomoteur dépend du site de production, le dispositif est conforme UL dans tous les cas
	Mode de fonctionnement	Type 1.AA
	Tension d'impulsion assignée d'alimentation/de commande	0.8 kV
	Contrôle du degré de pollution	3
	Température ambiante	-30...50 °C
	Température d'entreposage	-40...80 °C
	Humidité ambiante	Max. 95 % r.H., sans condensation
	Nom du bâtiment/projet	sans entretien
Poids	Poids	2.3 kg

Consignes de sécurité



- L'appareil ne doit pas être utilisé à des fins autres que celles spécifiées, surtout pas dans les avions ou dans tout autre moyen de transport aérien.
- Application extérieure : elle est uniquement possible lorsqu'aucun(e) eau de mer, neige, glace, gaz d'isolation ou agressif n'interfère directement avec le servomoteur et lorsque les conditions ambiantes restent en permanence dans les seuils, conformément à la fiche technique.
- L'installation est effectuée uniquement par des spécialistes agréés. La réglementation juridique et institutionnelle en vigueur doit être respectée lors de l'installation.
- Il est uniquement possible d'ouvrir l'appareil sur le site du fabricant. Il ne contient aucune pièce pouvant être remplacée ou réparée par l'utilisateur.
- Évitez de déconnecter les câbles de l'appareil.
- Pour calculer la valeur de couple nécessaire, respectez les spécifications fournies par les fabricants de clapets concernant la section transversale, la conception, le site d'installation et les conditions de ventilation.
- L'appareil contient des composants électriques et électroniques, par conséquent, ne doit pas être jeté avec les ordures ménagères. La législation et les exigences en vigueur dans le pays concerné doivent absolument être respectées.

Caractéristiques du produit

Mode de fonctionnement	Le servomoteur est muni d'une interface intégrée pour BACnet MS/TP, Modbus RTU et MP-Bus. Il reçoit le signal de positionnement numérique du système de commande et renvoie le statut actuel.
Valeur de sonde	Option de connexion d'un capteur (passif, actif ou contact de commutation). De cette manière, le signal de capteur analogique peut être facilement numérisé et transmis aux systèmes bus BACnet, Modbus ou MP-Bus.
Servomoteurs paramétrables	Les paramètres usine des servomoteurs répondent à la plupart des applications courantes. Les paramètres simples peuvent être modifiés grâce aux boîtiers de paramétrages Belimo MFT-P ou ZTH UE. Les paramètres de communication des systèmes bus (adresse, débit en Baud, etc.) sont définis à l'aide du ZTH EU. En appuyant sur le bouton « Adresse » du servomoteur pendant la mise sous tension, cela réinitialise les paramètres de communication aux réglages d'usine. Adressage rapide : Les adresses BACnet et Modbus peuvent alternativement être réglées à l'aide des boutons du servomoteur numérotés de 1...16. La valeur sélectionnée est ajoutée au paramètre de l'« Adresse de base » afin que les adresses complètes BACnet et Modbus soient accessibles.

Caractéristiques du produit

Combinaison commande Analogique - Communicante (mode Hybride)	Grâce à la commande conventionnelle au moyen d'un signal de positionnement analogique, BACnet ou Modbus peut être utilisé pour le signal de recopie communicatif.
Montage simple	Montage simple et direct sur l'axe de registre avec une noix d'entraînement universelle, fournie avec un dispositif anti-rotation pour empêcher au servomoteur de tourner.
Commande manuelle	Grâce à la clé de manœuvre, il est possible d'activer le clapet manuellement et l'enclencher à l'aide du commutateur de verrouillage à une position quelconque. Le déverrouillage est effectué manuellement ou automatiquement par l'application de la tension de fonctionnement.
Angle de rotation réglable	Angle de rotation réglable avec butées mécaniques.
Sécurité de fonctionnement élevée	Le servomoteur est protégé contre les surcharges, ne requiert pas de contact de fin de course et s'arrête automatiquement en butée.
Position de départ	Lors de la première mise sous tension, c'est-à-dire lors de la mise en service, le servomoteur effectue une synchronisation. La synchronisation est à la position de départ (0%). Le servomoteur se déplace alors dans la position définie par le signal de positionnement.
Adaptation et synchronisation	Une adaptation peut être déclenchée manuellement par une pression sur le bouton « Adaptation » ou avec le PC-Tool. Les butées de fin de course sont ainsi détectées lors de l'adaptation (plage de fonctionnement complète). Une adaptation est automatiquement programmée après avoir actionné le servomoteur avec une poignée. La synchronisation est à la position de départ (0%). Le servomoteur se déplace alors dans la position définie par le signal de positionnement. Une plage de paramètres peut être adaptée à l'aide du PC-Tool (voir la documentation MFT-P)

Accessoires

	Description	Type
Accessoires électriques	Contacts auxiliaires 2 x SPDT	S2A-F
	Potentiomètres d'asservissement 200 Ω	P200A-F
	Potentiomètres d'asservissement 1 kΩ	P1000A-F
	Câble de raccordement 5 m, A: RJ11 6/4 ZTH EU, B : prise de service 6 pôles pour appareil Belimo	ZK1-GEN
	Câble de raccordement 5 m, A: RJ11 6/4 ZTH EU, B : extrémité de fil libre pour le raccordement au bornier MP/PP	ZK2-GEN
Accessoires mécaniques	Description	Type
	Rallonge d'axe 240 mm Ø20 mm pour axe de registre Ø 8...22,7 mm	AV8-25
	Indicateur de position	IND-AFB
	Noix d'entraînement réservable, pour montage central, pour axes de registre Ø12,7 / 19,0 / 25,4 mm	K7-2
	Rotule approprié pour levier du registre KH8 / KH10	KG10A
	Rotule approprié pour levier du registre KH8	KG8
	Levier de registre Largeur fente 8.2 mm, plage de serrage Ø10...18 mm	KH8
	Levier de servomoteur, pour axes 3/4 po, plage de serrage Ø10...22 mm, Largeur fente de 8.2 mm	KH-AFB
	Adaptateurs inserts 10x10 mm	ZF10-NSA-F
	Adaptateurs inserts 12x12 mm	ZF12-NSA-F
	Adaptateurs inserts 15x15 mm	ZF15-NSA-F
	Adaptateurs inserts 16x16 mm	ZF16-NSA-F
	Kits de montage (à plat / sur le coté) Montage à plat ou sur le coté	ZG-AFB
	Rallonge de socle	Z-SF
	Mécanisme anti-rotation 230 mm	Z-ARS230L
	Clé de manœuvre 63 mm	ZKN2-B

Accessoires

	Description	Type
Outils de paramétrage	Outil de réglage, avec fonction ZIP USB, pour les servomoteurs paramétrables et communicants de Belimo/régulateurs VAV et dispositifs de contrôle final	ZTH EU
	Belimo PC-Tool, Logiciel de paramétrage et diagnostics	MFT-P
	Adaptateur pour outil de réglage ZTH	MFT-C

Installation électrique

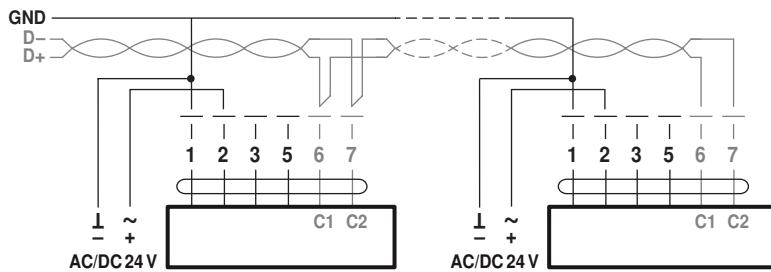


Notes

- Raccordement sécurisé par transformateur d'isolement
- Le câblage du BACnet MS/TP / Modbus RTU doit être effectué conformément à la réglementation RS485 en vigueur.
- Modbus / BACnet : l'alimentation et la communication ne sont pas isolées galvaniquement. Connectez les signaux de mise à la terre des dispositifs entre eux.

Schémas de raccordement

BACnet MS/TP / Modbus RTU



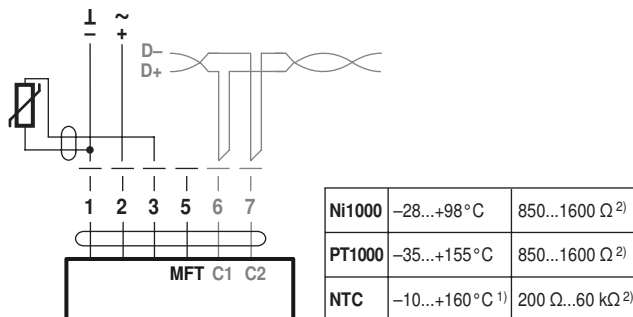
couleurs des câbles :

- 1 = noir
- 2 = rouge
- 3 = blanc
- 5 = orange
- 6 = rose
- 7 = gris

Affectation du signal BACnet / Modbus :

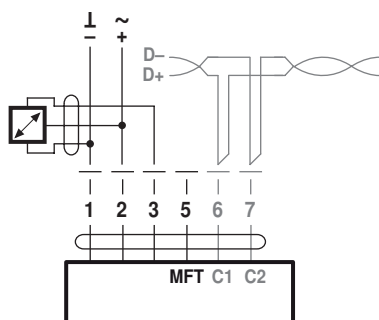
- C1 = D- = A
- C2 = D+ = B

Raccordement avec sonde passive, ex. Pt1000, Ni1000, NTC



- 1) en fonction du type
- 2) Résolution - 1 Ohm

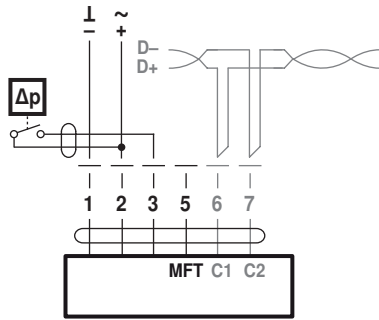
Raccordement avec capteur actif, par exemple 0 - 10 V @ 0 - 50 °C



Plage de tension éventuelle :
0 - 32 V (Résolution 30 mV)

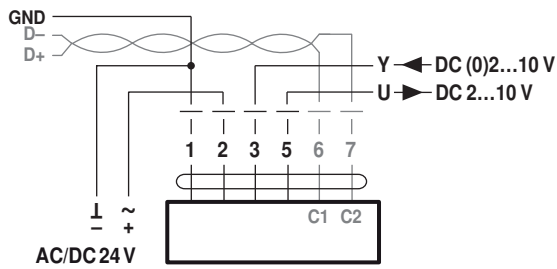
Installation électrique

Raccordement avec le contact de commutation, par exemple le moniteur Δp

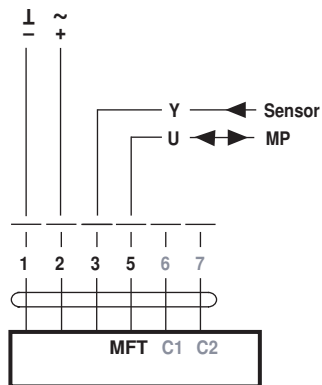


Caractéristique du commutateur:
Le commutateur doit avoir la capacité de commuter un courant de 16 mA à 24 V.

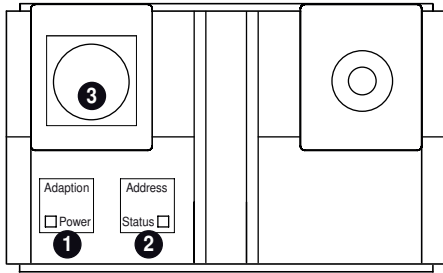
Modbus RTU / BACnet MS/TP avec consigne analogique (mode hybride)



Mode de commande MP-Bus



Éléments d'affichage et de commande

**1 Bouton-poussoir et LED vert**

Éteint: Pas d'alimentation ou problème
 Allumé: Marche
 Clignotant: Mode adressage: le nombre de clignotement correspond à l'adresse sélectionnée (1...16)
 A la mise sous tension: réinitialisation paramètres usine (communication)
 Appui sur le bouton: Déclenchement de l'adaptation d'angle, puis marche normale
 En mode adressage : confirmation adresse sélectionnée (1...16)

2 Bouton-poussoir et LED jaune

Éteint: Mode standard
 Allumé: Procédure d'adaptation ou de synchronisation active ou servomoteur en mode adressage (LED vert clignotant)
 Clignotant: Communication Modbus active
 Pression du bouton: En fonctionnement (>3 s) : activation/désactivation mode
 En mode adressage : confirmation adresse sélectionnée (1...16) au démarrage (>5s) : réinitialisation paramètre usine (communication)

3 Prise de service

Pour le raccordement des appareils de paramétrage et outils de paramétrages

Éléments de commande

Poignée manuelle, avec interrupteur de verrouillage et sens de rotation sont présents sur les deux faces.

Service

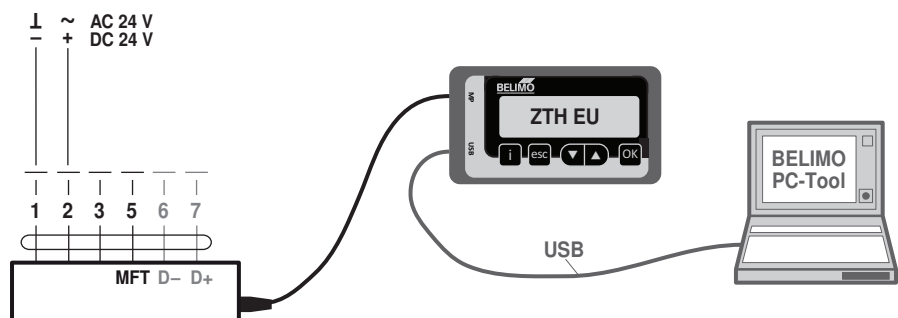
Adressage rapide

- Appuyez sur le bouton « Adresse » et maintenez-le enfoncé jusqu'à ce que la DEL verte de « Sous tension » s'éteigne. La DEL clignote suivant l'adresse précédemment définie.
- Définissez l'adresse en appuyant sur le bouton « Adresse » autant de fois que nécessaire (1...16).
- Le voyant vert LED clignote suivant l'adresse saisie (...16). Si l'adresse n'est pas correcte, réglez-la à nouveau conformément à l'étape 2.
- Confirmez le réglage de l'adresse en appuyant sur le bouton vert « Adaptation ».

Si vous n'obtenez pas de confirmation dans les 60 secondes, la procédure de définition de l'adresse est arrêtée. Toutes les modifications d'adresse déjà commencées seront annulées.
 L'adresse BACnet MS/TP et Modbus RTU qui en résulte est composée de l'adresse de base définie et de l'adresse courte (p. ex. 100+7=107).

Outils de paramétrage

Le servomoteur peut être paramétré par le ZTH EU via la fiche de service. Pour un paramétrage prolongé, le PC-Tool peut être connecté.



Dimensions [mm]

Longueur d'axe

	Min. 85
	Min. 15

Plaque de fixation

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

Schémas dimensionnels

