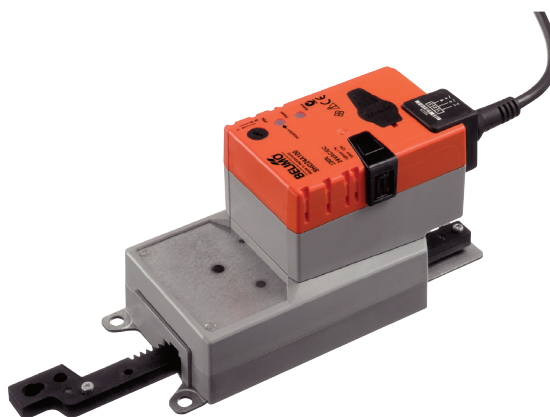


Servomoteur linéaire servant au réglage des clapets et des vannes à piston d'installations de bâtiments à usage technique

- Pour clapets jusqu'à environ: 1.3 m²
- Couple 200 N
- Tension nominale AC/DC 24 V
- Commande Tout-ou-rien (inapproprié pour la commande à 3 points)
- Longueur de course Max. 100 mm, réglable dans un palier de 20 mm
- Temps de course 7 s


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	13 W
	Puissance consommée à l'arrêt	2 W
	Puissance consommée pour dimensionnement des câbles	23 VA
	Note sur la puissance consommée pour dimensionnement des câbles	I _{max} 20 A @ 5 ms
	Raccordement d'alimentation / de commande	Câble 1 m, 3 x 0.75 mm ²
	Fonctionnement parallèle	Oui (tenir compte des données de performance)
	Caractéristiques fonctionnelles	Force d'actionnement du moteur
Sens de déplacement du moteur à mouvement		Sélectionnable à l'aide du commutateur 0 (prolongé) / 1 (rétracté)
Commande manuelle		avec bouton-poussoir, verrouillable
Plage de positionnement		100 mm
Longueur de course		Max. 100 mm, réglable dans un palier de 20 mm
Course minimale		40 mm
Limitation de la course		peut être limité des deux côtés à l'aide des butées mécaniques
Temps de course		7 s / 100 mm
Plage de réglage d'adaptation		Manuel (automatique lors de la première mise sous tension)
Niveau sonore, moteur		56 dB(A)
Sûreté	Classe de protection CEI/EN	III Safety Extra-Low Voltage (SELV)
	Classe de protection - Standard UL	Alimentation UL de classe 2
	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	The UL marking on the actuator depends on the production site, the device is UL-compliant in any case
	Mode de fonctionnement	Type 1
	Tension d'impulsion assignée d'alimentation/de commande	0.8 kV
	Contrôle du degré de pollution	3
	Température ambiante	-30...40°C
	Note relative à la température ambiante	Mise en garde : Plage d'utilisation définie à + 40...+ 50°C possible uniquement sous certaines restrictions. Contactez votre fournisseur.
	Température d'entreposage	-40...80°C
Humidité ambiante	Max. 95 % r.H., sans condensation	

Caractéristiques techniques

Sûreté	Nom du bâtiment/projet	sans entretien
Poids	Poids	1.4 kg

Consignes de sécurité



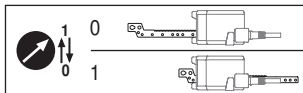
- L'appareil ne doit pas être utilisé à des fins autres que celles spécifiées, surtout pas dans les avions ou dans tout autre moyen de transport aérien.
- Application extérieure : elle est uniquement possible lorsqu'aucun(e) eau de mer, neige, glace, gaz d'isolation ou agressif n'interfère directement 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.
- Les supports rotatifs et pièces de raccordement sont disponibles comme accessoires et doivent toujours être utilisés en cas de présence d'éventuelles forces transversales. De plus, le servomoteur doit être parfaitement fixé sur l'application. Il doit rester mobile sur le support rotatif (voir « Notes relatives au montage »).
- Si le servomoteur est exposé à l'air ambiant sévèrement infesté, des précautions appropriées doivent être prises relativement au système. Des dépôts excessifs de poussière, de suie, etc. peuvent empêcher l'extension ou la rétraction appropriée de la tige d'engrenage.
- En cas de non installation à l'horizontale, le bouton-poussoir de débrayage peut uniquement être activé lorsqu'aucune pression n'est exercée sur la tige d'engrenage.
- Pour calculer la force d'actionnement nécessaire pour les clapets d'air et vannes à piston, respectez les spécifications fournies par les fabricants de clapets concernant la section transversale, la conception, le site d'installation et les conditions de ventilation.
- En cas d'utilisation d'un support rotatif et/ou de la pièce de raccordement, des pertes de force d'actionnement sont à prévoir.
- L'auto-adaptation est nécessaire lorsque le système est mis en service ou lorsque la limitation de course est réglée (appuyez sur le bouton-poussoir d'adaptation).
- 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

Montage simple	Le servomoteur peut être directement raccordé à l'application à l'aide des vis fournies. La tête de la tige d'engrenage est reliée individuellement à la partie mobile de l'application de ventilation sur le côté de montage ou à la pièce de raccordement Z-KS1 prévue à cet effet.
Commande manuelle	Actionnement manuel possible avec bouton-poussoir (débrayage temporaire / permanent)
Course réglable	Si une limite de course est réglée, la plage de fonctionnement de ce côté de la tige d'engrenage peut être utilisée à une longueur d'extension initiale de 20 mm et peut être respectivement réduite par paliers de 20 mm, au moyen des butées mécaniques Z-AS1. Une course minimale admissible de 40 mm doit être prévue à cet effet.
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.

Caractéristiques du produit

Position de départ À la première mise sous tension (mise en service) le servomoteur procède à une adaptation consistant en l'ajustement de la plage de fonctionnement et du potentiomètre d'asservissement à la plage de réglage mécanique. La détection des butées mécaniques permet une approche en douceur des positions d'extrémité, protégeant ainsi le mécanisme du servomoteur. Le servomoteur se déplace alors dans la position définie par le signal de positionnement.



Adaptation et synchronisation Une adaptation peut être déclenchée manuellement en appuyant sur le bouton « Adaptation ». Les butées de fin de course sont ainsi détectées lors de l'adaptation (plage de fonctionnement complète). La synchronisation automatique est configurée après avoir appuyé sur le bouton-poussoir de débrayage. La synchronisation est à la position de départ (0%). Le servomoteur se déplace alors dans la position définie par le signal de positionnement.

Accessoires

	Description	Type
Accessoires électriques	Régulateur de plage pour montage mural	SBG24
	Positionneur pour montage mural	SGA24
	Positionneur pour montage encastré	SGE24
	Positionneur pour montage en façade d'armoire	SGF24
	Positionneur pour montage mural	CRP24-B1
Accessoires mécaniques	Description	Type
	Kit d'arrêt, Emballage multiple 20 pièces	Z-AS1
	Support de rotation, pour servomoteur linéaire	Z-DS1
	Pièce de raccordement M8	Z-KS1

Installation électrique

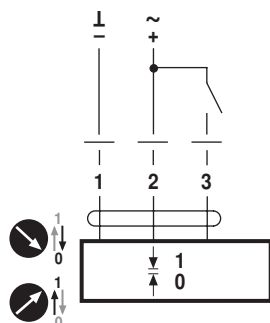


Notes

- Raccordement sécurisé par transformateur d'isolement
- Un raccordement simultané d'autres servomoteurs est possible. Tenir compte des données de performance.

Schémas de raccordement

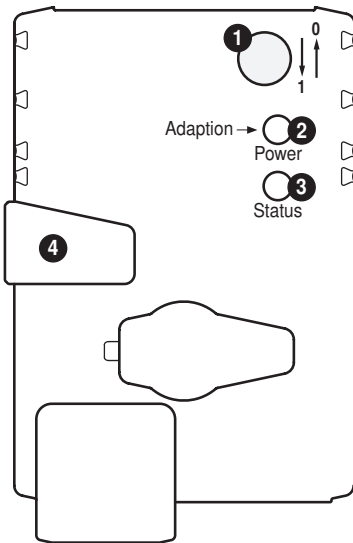
AC/DC 24 V, tout-ou-rien



Couleurs des câbles :

- 1 = noir
- 2 = rouge
- 3 = blanc

Éléments d'affichage et de commande



- 1 Commutateur du sens de la course**
 Commutation: Changement de la direction de la course
- 2 Bouton-poussoir et LED vert**
 Éteint: Pas d'alimentation ou défaut
 Allumé: En marche
 Bouton poussoir: Déclenchement de l'adaptation d'angle, puis marche normale
- 3 Bouton-poussoir et LED jaune**
 Éteint: Mode standard
 Allumé: Procédure d'adaptation ou de synchronisation active
 Bouton poussoir: Pas d'action
- 4 Débrayage du servomoteur**
 Bouton poussoir: Réducteur débrayé, arrêt du moteur, actionnement manuel possible
 Relâchement du bouton: Réducteur embrayé, démarrage de la synchronisation, puis marche normale

Vérifier le raccordement de l'alimentation électrique

- 2 Éteint et 3 Allumé:** Possible erreur de câblage de l'alimentation électrique

Instructions d'installation



Notes

- En cas d'utilisation d'un support rotatif et/ou de la pièce de raccordement, des pertes de force d'actionnement sont à prévoir.

Applications sans force transversale

Vissez le servomoteur linéaire directement sur le boîtier en trois points. Puis, fixez la tête de la tige d'engrenage sur la partie mobile de l'application de ventilation (par exemple le clapet ou la vanne à piston).

Applications avec force transversale

Une pièce d'adaptation supplémentaire est à visser sur le haut de la tige (Z-KS1) Le support rotatif (Z-DS1) est à fixer sur l'application. Ensuite, le servomoteur linéaire doit être fixé sur le support rotatif avec les vis fournies. Puis, fixez la pièce de raccordement, déjà montée sur la tête de la tige d'engrenage, sur la partie mobile de l'application de ventilation (par exemple le clapet ou la vanne à piston). Les forces transversales peuvent être compensées jusqu'à un certain point par le support rotatif et/ou la pièce de raccordement. L'angle d'oscillation maximal admissible du support rotatif et de la pièce de raccordement est de 10°, latéralement et verticalement.

Couple négatif

50% max. de la force d'actionnement (Mise en garde : application uniquement possible sous certaines restrictions. Contactez votre fournisseur.)

Dimensions [mm]

Schémas dimensionnels

