

Proporcional, Retorno sem mola, 24 V, Nuvem, BACnet / IP, Modbus TCP

- Torque do Motor 40 Nm
- Tensão nominal AC/DC 24 V
- Controle modulação, Cloud, comunicação do atuador, Híbrido
- Conversão de sinais do sensor
- Ethernet 10/100 Mbit/s, TCP/IP, servidor de web integrado
- Comunicação via BACnet IP, Modbus TCP e nuvem



5 anos garantia



Dados técnicos

Dados elétricos	Tensão nominal	AC/DC 24 V
	Frequência da tensão nominal	50/60 Hz
	Faixa de fornecimento de energia CA	CA 19,2...28,8 V / CC 21,6...28,8 V
	Consumo de energia em operação	5,5 W
	Consumo de energia em posição de repouso	3 W
	Canais de publicação (PIM)	8 VA
	Dimensionamento do transformador	8 VA (fonte de energia classe 2)
	Alimentação/controle de conexão	cabo 1 m [3 ft], 6 x 0.5 mm ²
	Operação paralela	Sim (observe os dados de desempenho)
	Conexão elétrica	Cabo de dispositivo 18 GA, conector de conduíte de 1/2 "e soquete RJ45 (ethernet)
	Proteção contra sobrecarga	eletrônica em toda a rotação de 0...95°
Dados funcionais	Torque do Motor	40 Nm
	Controle comunicativo	Cloud BACnet IP Modbus TCP
	Faixa de operação Y	2...10 V
	Nota faixa de operação Y	Híbrido via 2...10 V
	Impedância de entrada	34 kΩ
	Faixa de operação variável Y	0,5...10 V
	Precisão da posição	±5%
	Sentido de rotação motor	selecionável com interruptor 0/1
	Controle manual	botão manual externo
	Ângulo de rotação	95°
	Nota do ângulo de rotação	ajustável com parada mecânica
	Tempo de abertura ou fechamento (motor)	150 s / 90°
	Variável do tempo de abertura ou fechamento do motor	70...220 s
	Faixa de ajuste de modificação	manual
Nível de ruído, motor	45 dB(A)	
Indicação de posição	Mecanicamente, conectável	
Dados de segurança	Classe de proteção IEC/EN	III, tensão extra baixa de segurança (SELV)
	Grau de proteção IEC/EN	IP54
	Grau de proteção nota	IP54 ao usar tampa de proteção ou anel isolante para soquete RJ45
	Grau de proteção NEMA/UL	NEMA 1

Dados de segurança	Invólucro	Tipo de invólucro UL 1
	EMC	CE de acordo com 2014/30/UE
	Listagem de agências	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
	Padrão de qualidade	ISO 9001
	Modo de operação	Tipo 1
	Alimentação/control de tensão de impulso nominal	0.8 kV
	Temperatura ambiente	-22...122°F [-30...50°C]
	Temperatura de armazenagem	-40...176°F [-40...80°C]
	Umidade do ambiente	Máx. 95% RH, sem condensação
	Nome da edificação/projeto	sem manutenção
Materiais	Material da caixa de proteção	UL94-5VA

Notas sobre segurança



- O dispositivo não deve ser usado fora do campo de aplicação especificado, especialmente em aeronaves ou qualquer outro meio de transporte aéreo.
- Aplicação externa: somente possível se não houver interferência direta de água (do mar), neve, gelo, radiação solar ou gases agressivos sobre o atuador e se houver garantia de que as condições ambiente permanecerão sempre dentro dos limites informados na folha de dados.
- Somente especialistas autorizados podem realizar a instalação. Todos os regulamentos de instalação legais ou institucionais aplicáveis devem ser cumpridos durante a instalação.
- O dispositivo só pode ser aberto no local de produção do fabricante. Ele não contém nenhuma peça que possa ser substituída ou reparada pelo usuário.
- Os cabos não devem ser removidos do dispositivo.
- Para calcular o torque necessário, devem ser observadas as especificações fornecidas pelos fabricantes dos dampers em relação à seção transversal, ao projeto, ao local de instalação e às condições de ventilação.
- O dispositivo contém componentes elétricos e eletrônicos e não pode ser descartado como lixo doméstico. Todas as regulamentações e exigências válidas localmente devem ser observadas.

Características do produto

Modo de operação	<p>O atuador é controlado via Cloud, BACnet IP ou Modbus TCP e se move para a posição definida pelo sinal de controle. Vários pontos de dados podem ser gravados e lidos através das mesmas interfaces.</p> <p>Modo híbrido:</p> <p>O atuador recebe seu sinal de controle analógico do controlador de nível superior e aciona para a posição definida. Usando o Cloud, BACnet IP ou Modbus TCP, vários pontos de dados podem ser lidos e, com exceção do sinal de controle, gravados.</p>
Conversor para sensores	<p>Opção de conexão para dois sensores (sensor passivo, sensor ativo ou contato de comutação). O atuador serve como conversor analógico/digital para transmissão do sinal do sensor ao sistema de nível superior.</p>

Comunicação

A configuração pode ser realizada através do servidor web integrado (conexão RJ45 ao navegador web) ou por meios de atuador com capacidade de comunicação ou pela nuvem. Informações adicionais sobre o servidor web integrado podem ser encontradas na documentação separada.

Conexão "Peer to Peer"

http://belimo.local:8080

O notebook deve ser definido como "DHCP".

Certifique-se de que apenas uma conexão de rede esteja ativa.

Endereço IP padrão:

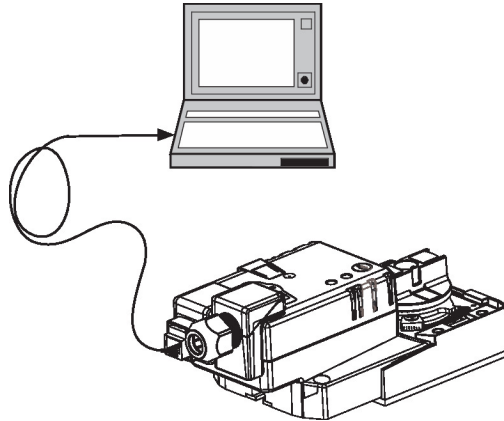
http://192.168.0.10:8080

Endereço IP estático

Senha (somente leitura):

Nome de usuário: "guest"

Senha: "guest"


Inversão do sinal de posicionamento

Isso pode ser invertido em casos de controle com um sinal de posicionamento analógico. A inversão provoca a reversão do comportamento padrão, ou seja, para sinal de controle 0%, o atuador é aberto ao máximo e para sinal de controle 100%, o atuador é fechado.

Montagem direta simples

Montagem direta simples no eixo do damper com uma abraçadeira universal para eixo, fornecida com um dispositivo antirrotação para evitar que o atuador rode.

Gravação de dados

Os dados registrados (registro de dados integrado por 13 meses) podem ser utilizados para fins analíticos.

Download de arquivos csv via navegador da web.

Controle manual

Controle manual com botão manual possível (a engrenagem é desengatada enquanto o botão for pressionado ou permanece bloqueada).

Ângulo de rotação ajustável

Ângulo de rotação ajustável com fins-de-curso mecânicos.

Alta confiabilidade funcional

O atuador é à prova de sobrecarga, não requer chaves fim-de-curso e para automaticamente quando o fim-de-curso é atingido.

Posição inicial

A primeira vez que a tensão de alimentação é ligada, por exemplo no momento da colocação em serviço, o atuador faz uma adaptação, que é quando a faixa de operação e o feedback de posição se ajustam à faixa de ajuste mecânico.

O atuador então se move para a posição definida pelo sinal de posicionamento.

Adaptação e sincronização

Uma adaptação pode ser acionada manualmente, pressionando-se o botão "Ajuste". Ambos os fins-de-curso mecânicos são detectados durante a adaptação (toda a faixa de configuração).

O atuador então se move para a posição definida pelo sinal de posicionamento.

Acessórios

Acessórios elétricos	Descrição	Tipo
	Ílhó para módulo de conexão RJ, Embalagem múltipla 50 unids.	Z-STRJ.1
Ferramentas de serviço	Descrição	Tipo
	Cabo de conexão 16 pés [5 m], A: RJ11 6/4 ZTH UE, B: 6 pinos para conexão ao soquete de serviço	ZK1-GEN
	Ferramenta de serviço, com função ZIP-USB, para atuadores Belimo programáveis e comunicativos/controlador VAV e dispositivos de desempenho HVAC	ZTH US

Instalação elétrica


Alimentação de transformador de isolamento.

Possível conexão paralela de outros atuadores. Observe os dados de desempenho.

Funções



O diagrama de conexão mostra as conexões para o primeiro sensor no terminal S1, enquanto o segundo sensor pode ser conectado de forma idêntica no terminal S2.

O uso paralelo de diferentes tipos de sensores é permitido.

Para operação híbrida, S1 é usado para o sinal de controle Y e deve ser configurado como sensor ativo.

Dimensões

∅ 1/4" to 3/4" [6 to 20]

□ 5/16" to 3/4" [8 to 26]

