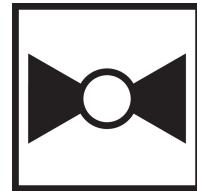


Bille et tige de manœuvre en acier inoxydable



garantie de 5 ans



Aperçu des différents types

Type	DN
B231	32

Caractéristiques techniques

Données fonctionnelles	Taille du robinet[mm]	1.25" [32]
	Fluide	eau réfrigérée ou chaude, jusqu'à 60% de glycol
	Plage de température du fluide (eau)	-18...120°C [0...250°F]
	Pression nominale du corps	400 psi
	Pression de fermeture Δps	200 psi
	Caractéristique de débit	Égal pourcentage
	Entretien	sans entretien
	Configuration d'écoulement	2 voies
	Taux d'étanchéité	0 % pour A - AB
	Débit réglable	75°
	Cv	25
	Débit Cv	Orifice A : tel que sur le graphique Orifice B : 70 % de A - AB Cv
Matériaux	Corps de robinet	Corps en laiton nickelé
	Spindle	Acier inoxydable
	Joint de tige	EPDM (lubrifié)
	Siège	PTFE
	Disque caractérisé	TEFZEL®
	Raccord de tuyau	Raccords femelles NPT
	Joint torique	EPDM (lubrifié)
	Bille	Acier inoxydable
Suitable actuators	Sans ressort	ARB(X) NRQB(X)
	Ressort	AFRB(X)

Notes de sécurité

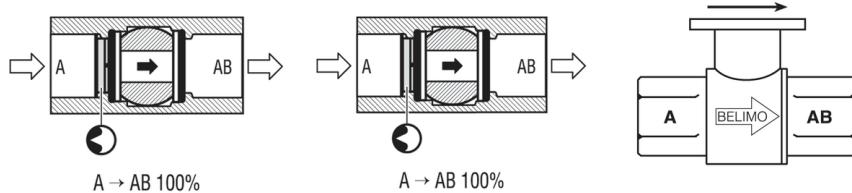


- AVERTISSEMENT : Ce produit présente un risque d'exposition au plomb, matériau reconnu par l'État de Californie pour causer le cancer et des troubles de la reproduction. Pour plus de renseignements, visitez www.p65warnings.ca.gov.

Caractéristiques du produit

Utilisation Ce robinet est généralement utilisé dans les appareils de traitement d'air sur les serpentins de chauffage ou de refroidissement, et les serpentins de chauffage ou de refroidissement des ventilo-convection. D'autres applications courantes comprennent les ventilo-convection, les serpentins de réchauffage de boîtes VAV et les contournements. Ce robinet convient pour une utilisation dans un système hydronique à débit variable.

Détails débit/montage



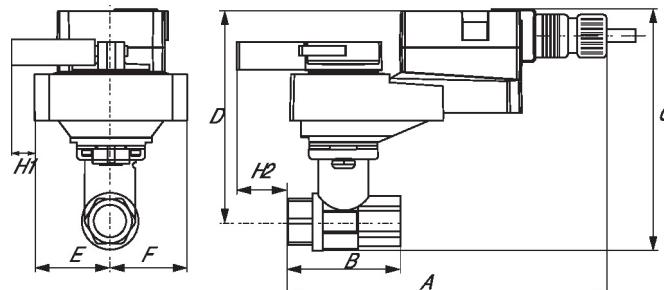
Caractéristiques du produit

Mode de fonctionnement Local Control SY2~12, 110vac Mod

Dimensions

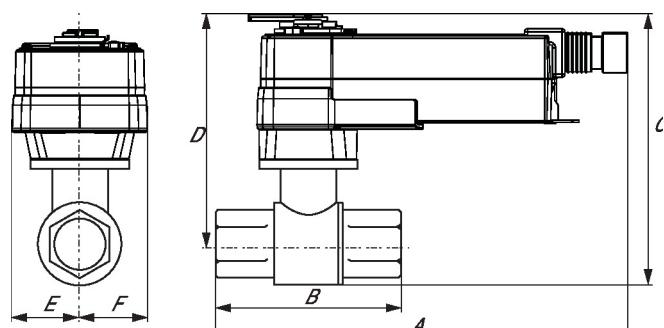
Type	DN
B231	32

ARB, ARX



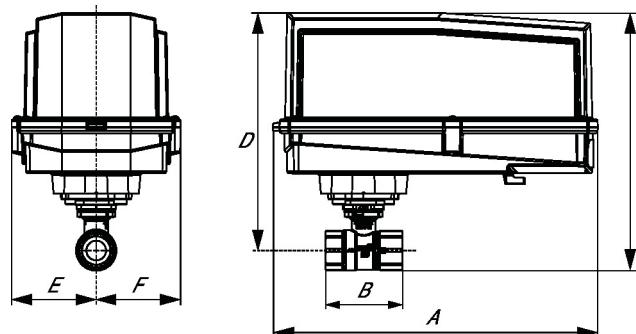
A	B	C	D	E	F	H1	H2
11.0" [280]	3.7" [95]	6.3 po [159]	5.9" [150]	1.7" [44]	1.7 po [44]	1.2" [30]	0.8" [20]

AFRB, AFRX



A	2B	C	D	E	F
10.5" [267]	3.7" [95]	6.3 po [159]	5.3" [134]	2.0" [51]	2.0 po [51]

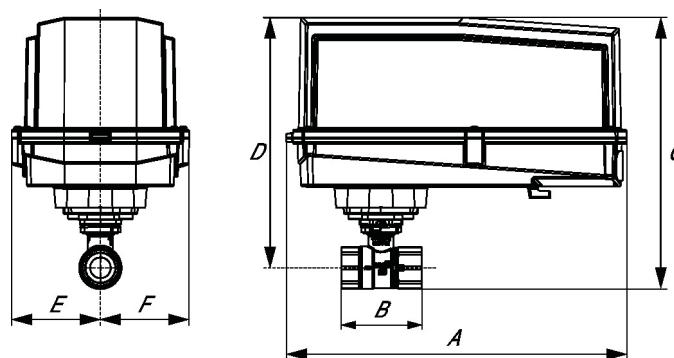
ARB N4, ARX N4, NRB N4, NRX N4



ARB N4, ARX N4, NRB N4, NRX N4

A	B	C	D	E	F
11.4" [289]	3.7" [95]	8.3 po [211]	7.3" [185]	3.1" [80]	3.1 po [80]

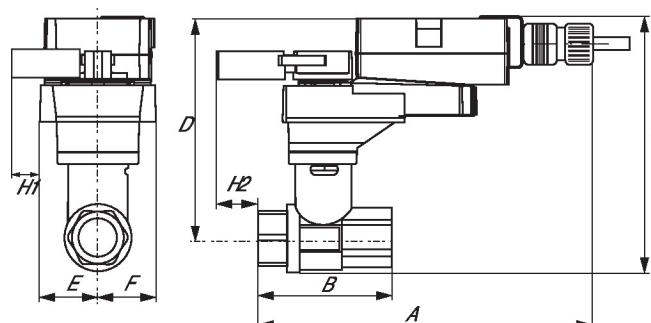
AFRB N4, AFRX N4



AFRB N4, AFRX N4

A	B	C	D	E	F
13.0" [330]	3.7" [95]	10.3" [262]	8.3" [212]	3.4" [86]	3.4 po [86]

NRQB, NRQX



NRQB, NRQX

A	B	C	D	E	F
11.0" [280]	3.7" [95]	6.3 po [159]	5.9" [150]	1.7" [44]	1.7 po [44]



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	7.5 W	
Consommation d'énergie en position d'arrêt	3 W	
Transformateur	10 VA (bloc d'alimentation de Classe 2)	
Connexion électrique	Câbles 18 GA pour appareils ménagers ou câbles 18 GA ignifugés, 1 m [3 ft], 3 m [10 ft] ou 5 m [16 ft], avec ou sans raccord de conduit de 13 mm [1/2"]	
Protection contre les surcharges	électronique sur toute la rotation de 0...95°	
Données fonctionnelles	Plage de fonctionnement Y	2...10 V
Remarque relative à la plage de fonctionnement Y	4...20 mA avec ZG-R01 (résistance de 500 Ω, 1/4 W)	
Impédance d'entrée	100 kΩ pour 2...10 V (0.1 mA), 500 Ω pour 4...20 mA, 1500 Ω pour MLI, marche-arrêt et 3 points	
Plage de fonctionnement Y variable	Début 0.5...30 V Fin 2.5...32 V	
Options signal de positionnement	variable (VDC, PWM, tout ou rien, à virgule flottante)	
Signal d'asservissement de position U	2...10 V	
Remarque relative au signal d'asservissement de position U	Max. 0.5 mA	
Variante du signal d'asservissement de position VCC variable U		
Sens de déplacement du moteur à mouvement intégré	Sélectionnable à l'aide du commutateur	
Sens de mouvement de la fonction à sûreté intégrée	réversible avec montage horaire/antihoraire	
Surpassement manuel	Manivelle hexagonale 5 mm (3/16" Allen), fournie	
Angle de rotation	90°	
Durée de course (moteur)	150 s / 90°	
Durée de course réglable	70...220 s	
Durée de course à sûreté intégrée	<20 s @ 20°C	
Adaptation de l'angle de rotation	arrêt (par défaut)	
Niveau sonore, moteur	45 dB(A)	
Niveau sonore, sûreté intégrée	62 dB(A)	
Indication de la position	Mécaniques	
Données de sécurité	Indice de protection IEC/EN	IP54
Indice de protection NEMA/UL	NEMA 2	
Boîtier de protection	Boîtier UL de type 2	

Données de sécurité	Homologations	cULus conformément aux normes 60730-1A/-2-14, CAN/CSA E60730-1:02; CE conformément aux normes 2014/30/EU et 2014/35/EU, homologués conformément à la norme 2043 - peut être utilisé dans des plenums conformément à la section 300.22(c) de la norme NEC, section 602.2 de l'IMC
	Norme relative à la qualité	ISO 9001
	Température ambiante	-30...50°C [-22...122°F]
	Température de stockage	-40...80°C [-40...176°F]
	Humidité ambiante	95% max. humidité relative, sans condensation
	Entretien	sans entretien
Matériaux	Matériau de boîtier	Boîtier en acier galvanisé et en plastique

Notes explicatives †Tension de choc nominale 800 V, Type d'action 1.AA, Contrôle du degré de pollution 3.

Accessoires

	Description	Type
Passerelles	Passerelle MP à BACnet MS/TP Passerelle MP vers Modbus RTU Passerelle MP vers LonWorks	UK24BAC UK24MOD UK24LON
Accessoires électriques	Description	Type
	Outil de paramétrage, avec fonction ZIP USB, pour servomoteurs Belimo paramétrables et communicants / régulateurs VAV et dispositifs performants CVCA	ZTH US
Outils de paramétrage	Description	Type
	Câble de connexion 3 m, A : RJ11 6/4 ZTH EU, B : Weidmüller tripolaire et connexion électrique	ZK4-GEN
	Outil de paramétrage, avec fonction ZIP USB, pour servomoteurs Belimo paramétrables et communicants / régulateurs VAV et dispositifs performants CVCA	ZTH US

Installation électrique

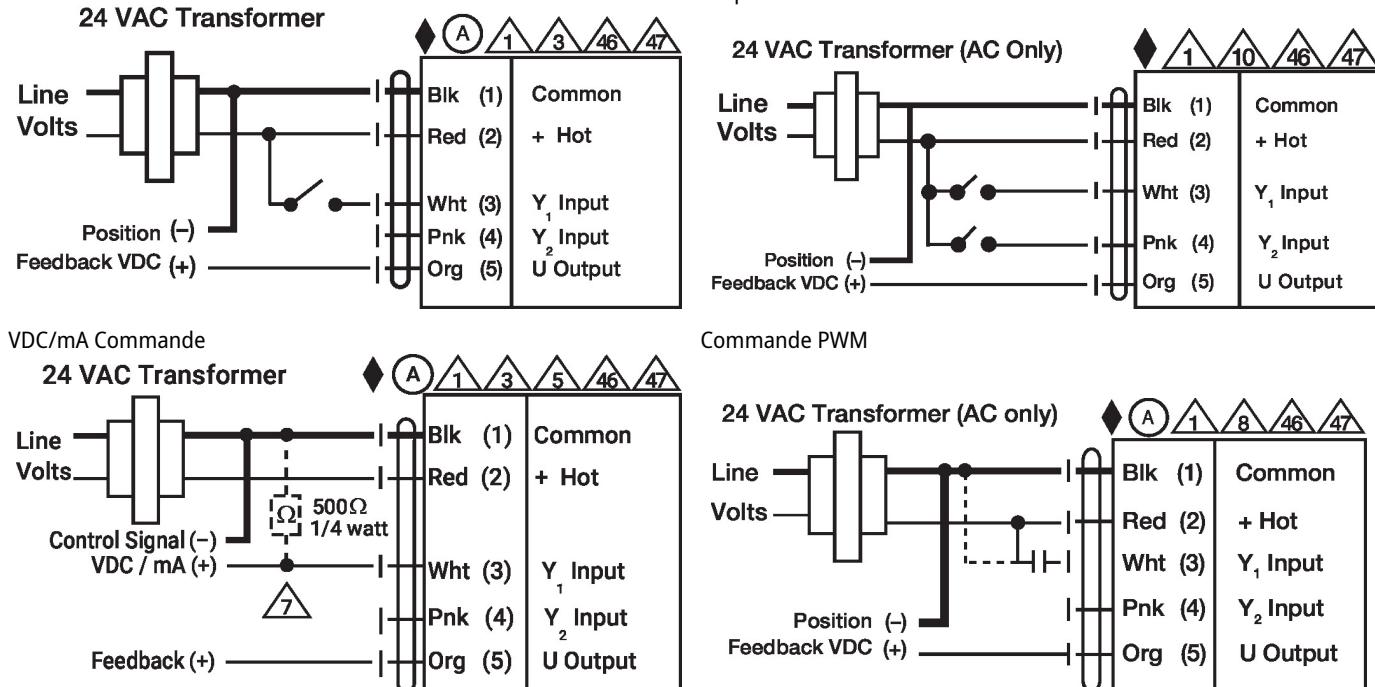
NOTES D'INSTALLATION

-  A 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.
-  5 Ne raccorder le commun qu'à une borne négative (-) des circuits de commande.
-  7 Une résistance de 500 Ω (ZG-R01) assure la conversion du signal de commande de 4...20 mA à 2...10 V.
-  8 Le signal de commande peut être émis par impulsions soit à partir du vivant (impulsion positive) ou du commun (impulsion négative) d'un circuit de 24 V
-  10 En présence d'un triac à impulsion négative, le commun du servomoteur doit être connecté au vivant du régulateur. Le signal d'asservissement de position ne peut être utilisé en présence d'un contrôleur à triac à impulsion négative ; la référence du commun interne du servomoteur n'est pas compatible.
-  12 Diode IN4004 ou IN4007. (IN4007 fournie, numéro de référence Belimo 40155).
-  16 Les actionneurs peuvent être contrôlés en parallèle. La consommation de courant et l'impédance d'entrée doivent être respectées.
-  47 Le câblage des servomoteurs superposés doit être en maître-esclave. Le ou les servomoteur(s) esclave(s) doivent être commandés par le signal d'asservissement du servomoteur maître.
-  Conforme aux exigences du cULus sur les appareils qui ne nécessitent aucune mise à la terre.
-  **Avertissement! Composants électriques sous tension!**
Lorsqu'on procède à l'installation, aux essais, à l'entretien et au dépannage de ce produit, Il peut arriver que des composants électriques soient toujours sous tension. Il est recommandé de confier cette tâche à un électricien agréé qui a reçu la formation appropriée pour manipuler

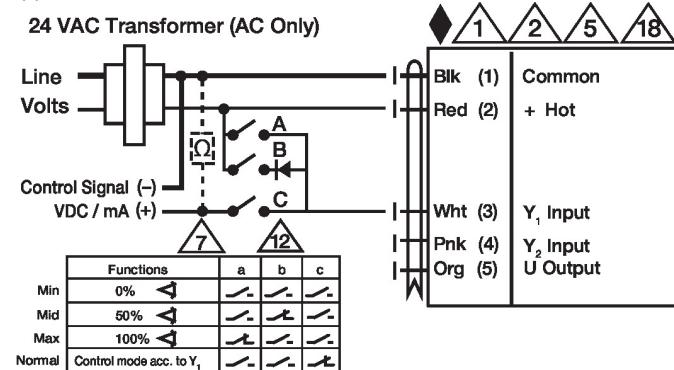
des composants électriques sous tension. Le non-respect des mesures de sécurité électrique lorsqu'on est exposé à des composants électriques sous tension peut causer la mort ou des blessures graves.

Schémas de câblage

Tout ou rien



Application de contrôle ...



Maître - esclave

