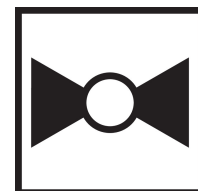




garantie de 5 ans



## Caractéristiques techniques

Données fonctionnelles	Taille du robinet	2" [50]
	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 $\Delta p_s$	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	85
	Débit Cv	Orifice A : tel que sur le graphique Orifice B : 70 % de A - AB Cv
Matériaux	Corps de robinet	Corps en laiton nickelé
	Tige	Acier inoxydable
	Joint de tige	EPDM (lubrifié)
	Siège	PTFE
	Disque caractérisé	Acier inoxydable
	Raccord de tuyau	Raccords femelles NPT
	Joint torique	EPDM (lubrifié)
	Bille	Acier inoxydable
Suitable actuators	Sans ressort	ARB(X)
	Ressort	AFRB(X)

## Notes de sécurité



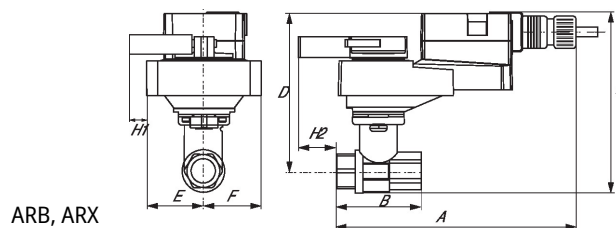
- **AVERTISSEMENT** : Ce produit présente un risque d'exposition au plomb, matériau reconnu par l'État de Californie pour causer le cancer et des troubles de la reproduction. Pour plus de renseignements, visitez [www.p65warnings.ca.gov](http://www.p65warnings.ca.gov).

## 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-convecteurs. D'autres applications courantes comprennent les ventilo-convecteurs, 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**

Les robinets à deux voies doivent être installés avec le disque en amont.


**Dimensions**
**ARB, ARX**


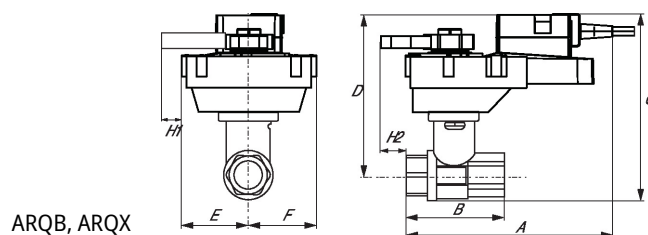
ARB, ARX

A	B	C	D	E	F	H1
10.2" [260]	4.9" [125]	7.7 po [196]	6.0" [152]	1.7" [44]	1.7 po [44]	1.2" [30]

**ARB N4, ARX N4, NRB N4, NRX N4**

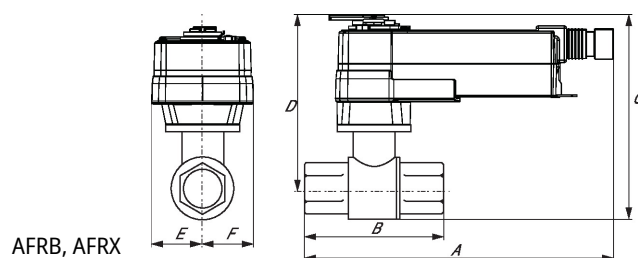

ARB N4, ARX N4, NRB N4, NRX N4

A	2B	C	D	E	F
11.4" [289]	4.9" [125]	9.8 po [249]	7.6" [194]	3.1" [80]	3.1 po [80]

**ARQB, ARQX**


ARQB, ARQX

A	B	C	D	E	F	H1	H2
9.9" [251]	4.9" [125]	7.5 po [191]	6.1" [155]	2.3" [58]	2.3 po [58]	0.8" [20]	0.6" [15]

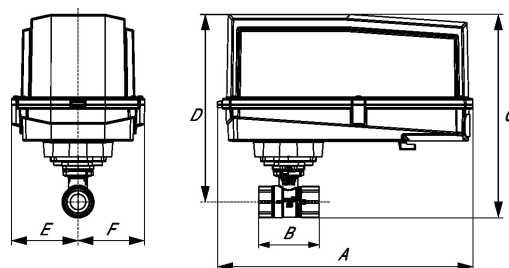
**AFRB, AFRX**


AFRB, AFRX

A	B	C	D	E	F
11.3" [286]	4.9" [125]	10.6 po [268]	8.9" [225]	2.0" [51]	2.0 po [51]

AFRB N4, AFRX N4

AFRB N4, AFRX N4



A	B	C	D	E	F
13.0" [330]	4.9" [125]	10.3" [262]	9.3" [235]	3.4" [86]	3.4 po [86]



garantie de 5 ans



## Caractéristiques techniques

<b>Données électriques</b>	Tension nominale	AC/DC 24 V
	Fréquence de tension nominale	50/60 Hz
	Consommation d'énergie en service	3.5 W
	Consommation d'énergie en position d'arrêt	1.3 W
	Transformateur	6 VA (bloc d'alimentation de Classe 2)
	Connexion électrique	Câble ignifuge 18 GA, raccord de conduit 1/2 ", protection NEMA 2 / IP54, 1 m [3 ft], 3 m [10 ft] et 5 m [16 ft]
	Protection contre les surcharges	électronique sur toute la rotation de 0...90°
<b>Données fonctionnelles</b>	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, 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	sélectionnable avec interrupteur 0/1
	Surpassement manuel	bouton poussoir externe
	Angle de rotation	90°
	Remarque relative à l'angle de rotation	réglable avec butée mécanique
	Durée de course (moteur)	150 s / 90°
	Durée de course réglable	90...150 s
	Niveau sonore, moteur	45 dB(A)
	Indication de la position	Mécanique, enfichable
<b>Données de sécurité</b>	Indice de protection IEC/EN	IP54
	Indice de protection NEMA/UL	NEMA 2
	Boîtier de protection	Boîtier UL de type 2
	Homologations	cULus selon UL60730-1A/-2-14, CAN/CSA E60730-1:02, CE selon 2014/30/UE Listed to UL 2043 - suitable for use in air plenums per Section 300.22(C) of the NEC and Section 602 of the IMC
	Norme relative à la qualité	ISO 9001
	Température ambiante	-30...50°C [-22...122°F]

<b>Données de sécurité</b>	Température de stockage	-40...80°C [-40...176°F]
	Humidité ambiante	95% max. humidité relative, sans condensation
	Entretien	sans entretien
<b>Matériaux</b>	Matériau de boîtier	Boîtier en acier galvanisé et en plastique

**Notes explicatives** † Tension d'impulsion nominale 800 V, action de type 1, degré de pollution de contrôle 3.

## Caractéristiques du produit












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

## Accessoires

<b>Passerelles</b>	<b>Description</b>	<b>Type</b>
	Passerelle MP à BACnet MS/TP	UK24BAC
	Passerelle MP vers Modbus RTU	UK24MOD
	Passerelle MP vers LonWorks	UK24LON
<b>Accessoires électriques</b>	<b>Description</b>	<b>Type</b>
	Pile de secours, pour modèles sans ressort de rappel	NSV24 US
	Pile, 12 V, 1,2 Ah (deux requis)	NSV-BAT
	Outil de paramétrage, avec fonction ZIP USB, pour servomoteurs Belimo paramétrables et communicants / régulateurs VAV et dispositifs performants CVCA	ZTH US
<b>Outils de paramétrage</b>	<b>Description</b>	<b>Type</b>
	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

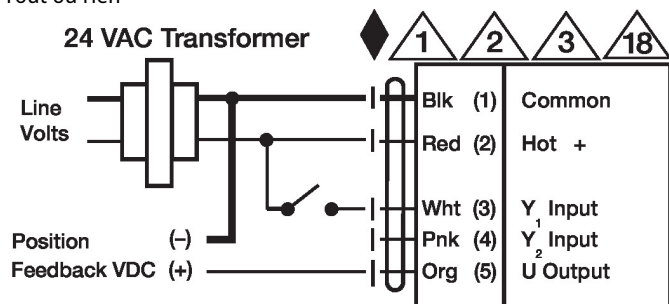
## Installation électrique

### **NOTES D'INSTALLATION**

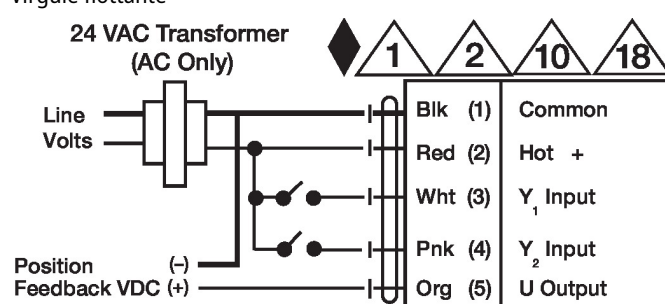
-  1 Installer un dispositif de protection contre les surcharges et déconnecter si nécessaire.
-  2 Les servomoteurs peuvent être connectés en parallèle. La consommation électrique et l'impédance d'entrée doivent être respectées.
-  3 Les servomoteurs peuvent également être alimentés par une source de 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).
-  18 Le câblage des servomoteurs à câbles ignifuge ne comporte aucun chiffre ; on doit se référer au code de couleurs.
-  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

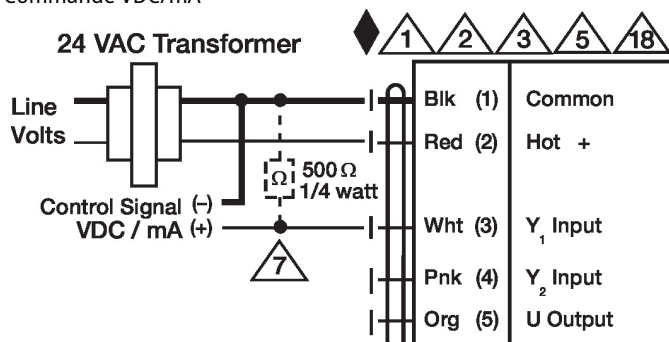
Tout ou rien



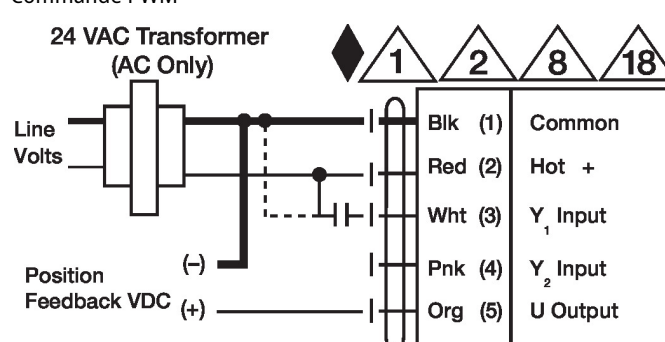
Virgule flottante



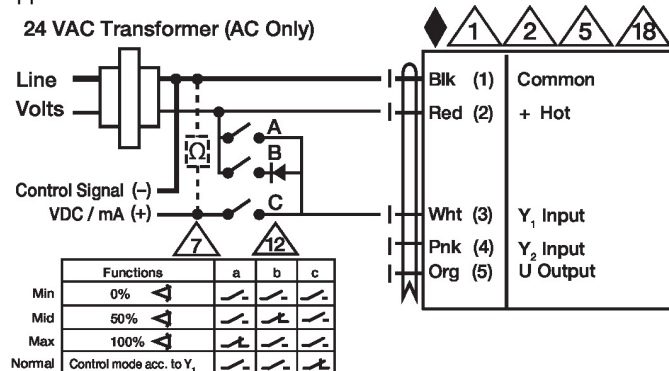
Commande VDC/mA



Commande PWM



Application de contrôle ...



### Dimensions