

Robinet à papillon avec Version à oreilles taraudées

- Disque Acier inoxydable 304
- Étanchéité à la bulle à la fermeture
- Siège élastique
- Les dimensions face à face du robinet sont conformes aux normes API 609 et MSS-SP-67
- Entièrement assemblé et testé, prêt pour l'installation



garantie de 5 ans

L'image peut différer du produit

Aperçu des différents types

Type	DN
F665HD	2 1/2" [65]

Caractéristiques techniques

Données fonctionnelles	Taille du robinet[mm]	2.5" [65]
Fluide	eau réfrigérée ou chaude, jusqu'à 60% de glycol	
Plage de température du fluide (eau)	-22...250 °F [-30...120°C]	
Pression nominale du corps	Classe ANSI compatible avec CWP de 125, 232 psi	
Pression de fermeture Δps	200 psi	
Caractéristique de débit	égal pourcentage modifié	
Taux de fuite	Parfaite étanchéité, taux d'étanchéité A	
Raccord de tuyau	Bride à utiliser avec ASME/ANSI classe 125/150	
Entretien	sans entretien	
Configuration d'écoulement	2 voies	
Débit réglable	Rotation à 90°	
Cv	196	
Vitesse maximale	12 FPS	
Fils de languette	5/8-11 UNC	
Matériaux	Corps de robinet	Fonte ductile ASTM A536
Finition du corps	revêtement en poudre époxy (RAL 5002 bleu)	
Tige de manœuvre	Acier inoxydable 416	
Joint de la tige de manœuvre	EPDM (lubrifié)	
Siège	EPDM	
Palier	RPTFE	
Disque	Acier inoxydable 304	
Suitable actuators	Sans sûreté intégrée	ARB(X) GRB(X)
Ressort	AFRB(X)	

Caractéristiques du produit

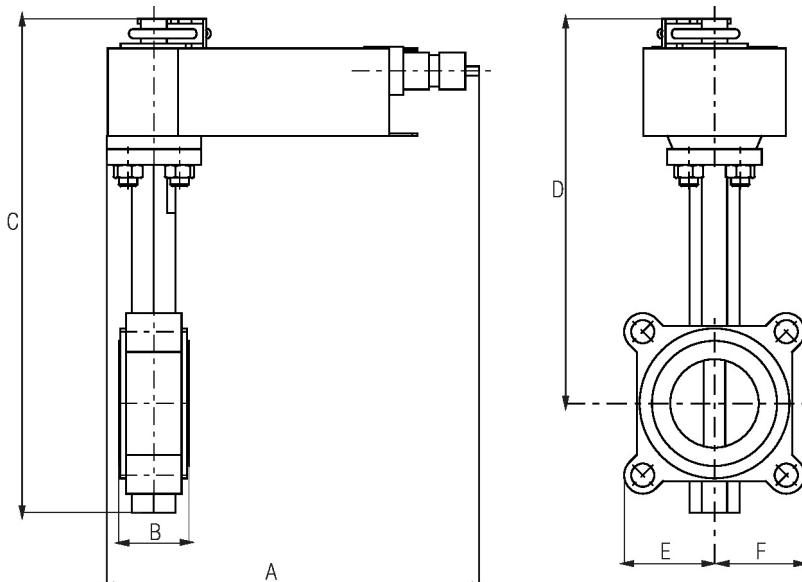
Détails débit/montage



Dimensions

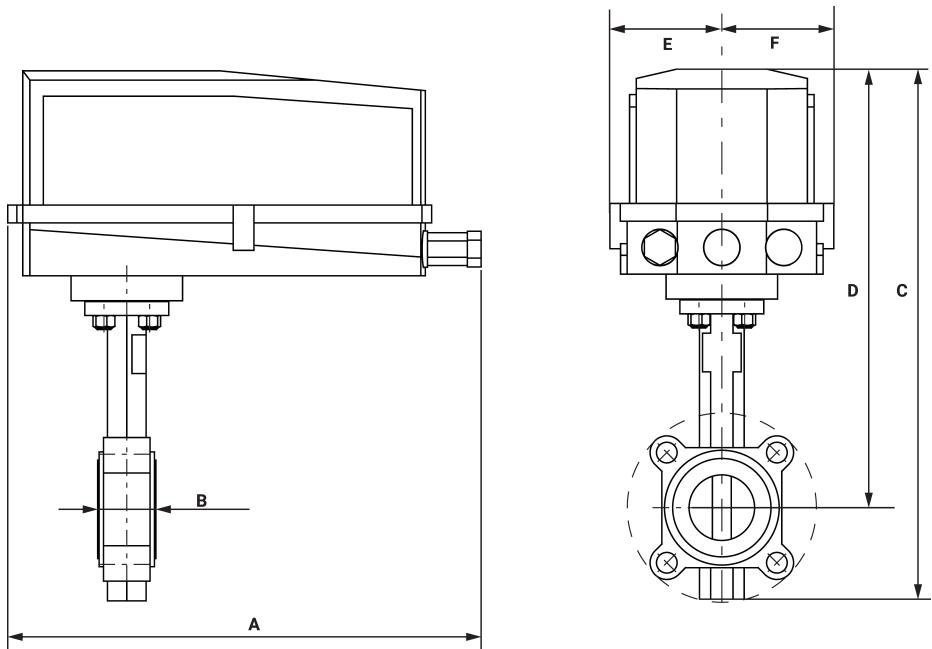
Type	DN	Poids
F665HD	2 1/2" [65]	22 lb [10 kg]

AFR



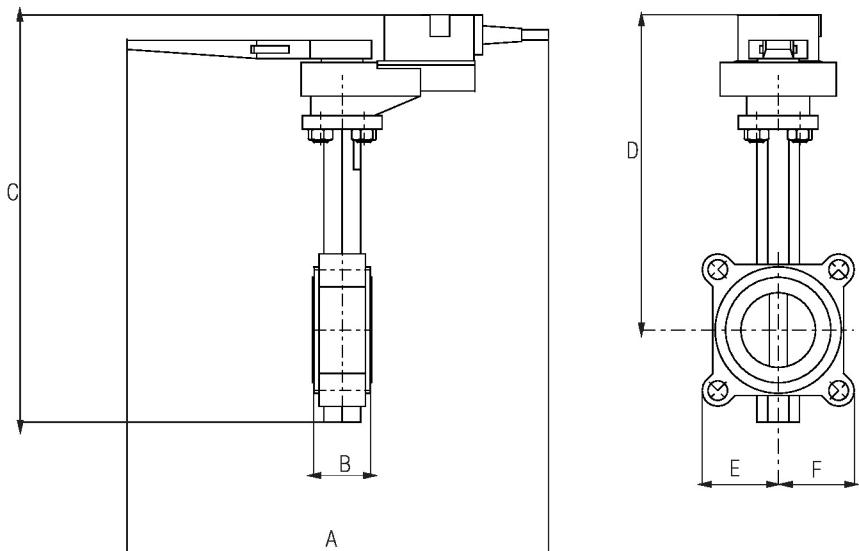
Robinet avec servomoteur AFR

A	B	C	D	E	F	Nombre de trous de boulon
10.1" [257]	1.9" [49]	13.1" [333]	10.1" [256]	3.3" [85]	3.3 po [85]	4



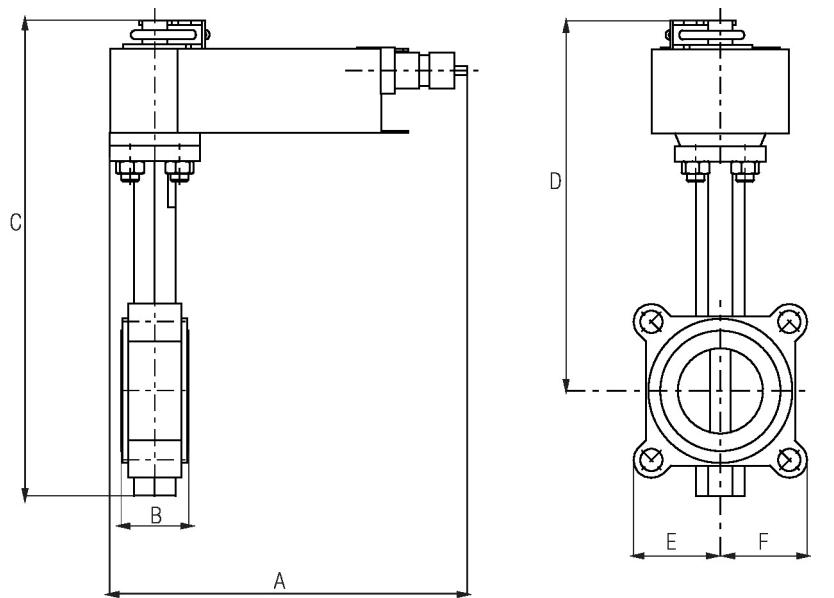
A	2B	C	D	E	F	Nombre de trous de boulon
14.5" [368]	1.9" [49]	17.0" [433]	13.9" [354]	3.4" [86]	3.4 po [86]	4

ARB(X)



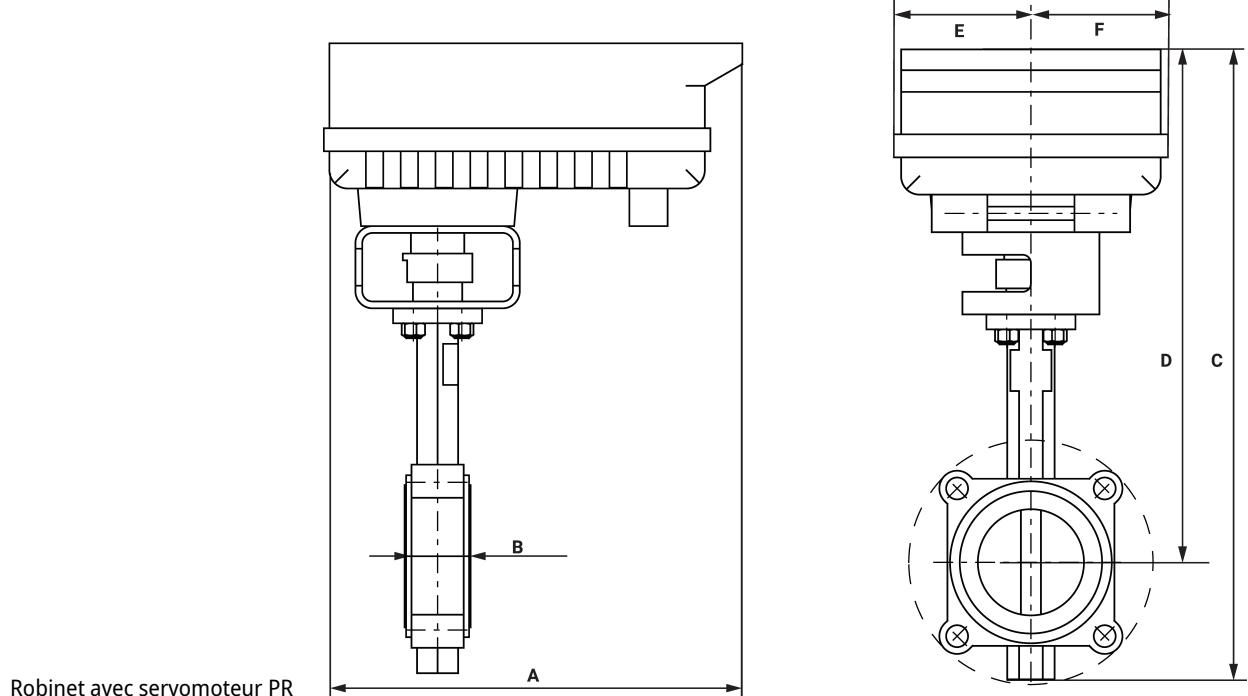
A	B	C	D	E	F	Nombre de trous de boulon
14.5" [368]	1.9" [49]	13.3" [337]	10.2" [260]	3.3" [85]	3.3 po [85]	4

AFX24-MFT(-S)



Robinet avec servomoteur AFX24-MFT(-S)

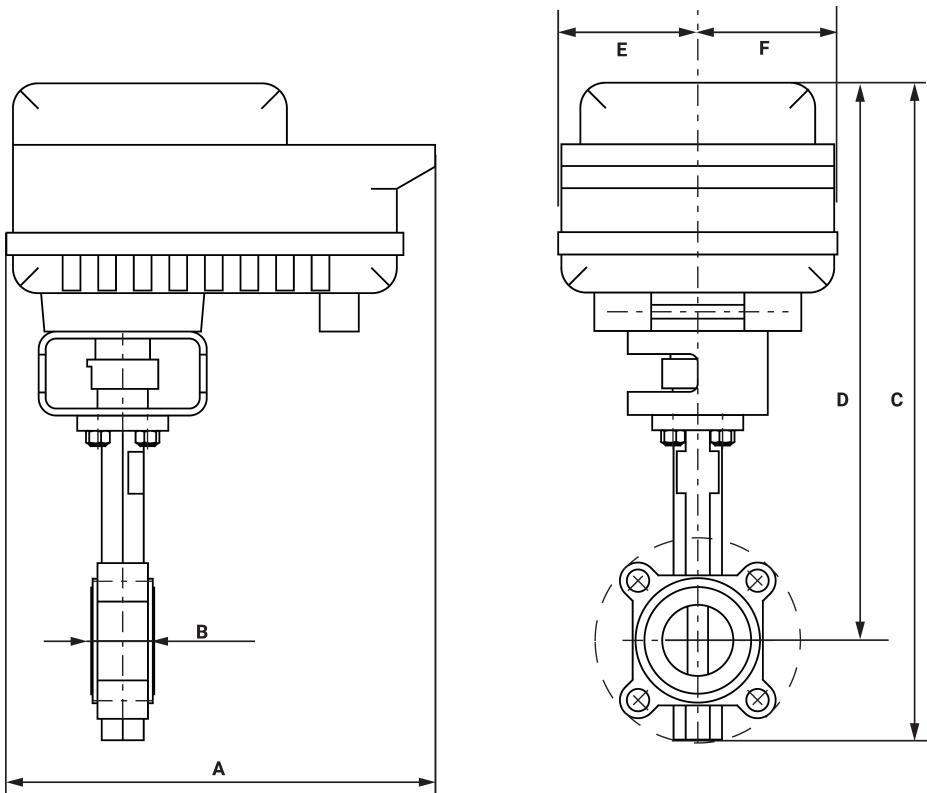
A	B	C	D	E	F	Nombre de trous de boulon
10.1" [257]	1.9" [49]	16.0" [406]	12.9" [328]	3.3" [85]	3.3 po [85]	4



Robinet avec servomoteur PR

A	B	C	D	E	F	Nombre de trous de boulon
12.0" [304]	1.9" [49]	17.6" [448]	14.5" [368]	3.9" [100]	3.9 po [100]	4

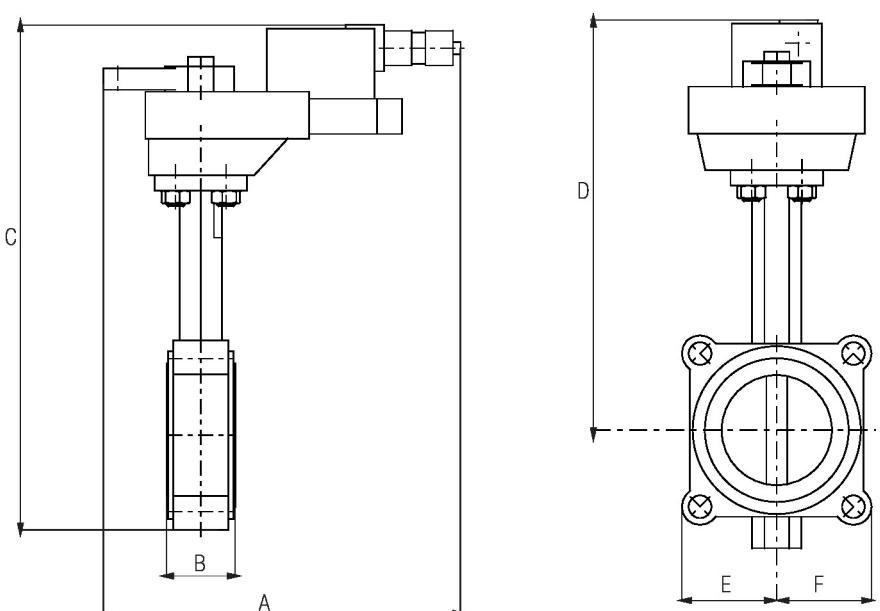
Dimensions



Robinet avec servomoteur PK

A	B	C	D	E	F	Nombre de trous de boulon
12.0" [304]	1.9" [49]	19.3" [490]	16.2" [411]	3.9" [100]	3.9 po [100]	4

GR



Robinet avec servomoteur GR

A	B	C	D	E	F	Nombre de trous de boulon
9.3" [236]	1.9" [49]	13.7" [347]	10.8" [274]	2.4" [62]	2.4 po [62]	4

MFT/programmable, Ressort de rappel, 24 V



garantie de 5 ans

**MFT**

Caractéristiques techniques

Données électriques	Tension nominale	AC/DC 24 V
Fréquence de tension nominale	50/60 Hz	
Plage de tension nominale	AC 19,2...28,8 V/DC 21,6...28,8 V	
Consommation d'énergie en service	7,5 W	
Consommation d'énergie en position d'arrêt	3 W	
Dimensionnement du transformateur	10 VA	
Connexion électrique	Câble 18 AWG pour appareils ménagers, 3 pi [1 m], avec connecteur de conduit de 1/2 po NPT	
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	
Modes de fonctionnement en option	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 U	VCC variable	
Sens de déplacement du moteur à mouvement	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°	

Données fonctionnelles	Durée de course réglable	70...220 s
	Durée de course à sûreté intégrée	<20 s
	Adaptation de la plage de réglage	arrêt (par défaut)
	Commande de surpassement manuel	MIN (position minimale) = 0% MID (position intermédiaire) = 50 % MAX (position maximale) = 100%
	Niveau sonore, moteur	45 dB(A)
	Niveau sonore, sûreté intégrée	62 dB(A)
	Indication de la position	Mécaniques
Données de sécurité	Bloc d'alimentation UL	Alimentation de classe 2
	Indice de protection IEC/EN	IP66
	Indice de protection NEMA/UL	NEMA 4X
	Boîtier	UL Enclosure Type 4X
	Homologations	cULus selon UL60730-1A/-2-14, CAN/CSA E60730-1:02, CE selon 2014/30/UE et 2014/35/UE
	Norme relative à la qualité	ISO 9001
	Humidité ambiante	Max. 100% HR
	Température ambiante	-30...50°C [-22...122°F]
	Remarque relative à la température ambiante	-40...50 °C [104...122°F] pour servomoteur à chauffage intégré
	Température de stockage	-40...80°C [-40...176°F]
	Entretien	sans entretien
Poids	Poids	6.7 lb [3.0 kg]
Matériaux	Matériau de boîtier	Boîtier en aluminium moulé sous pression et plastique

Notes explicatives †Tension de choc nominale 800 V, Type d'action 1, Contrôle du degré de pollution 2.

Caractéristiques du produit

Configuration par défaut	Les paramètres par défaut pour les applications 2...10 V du servomoteur AF..-MFT sont déterminés lors de la fabrication. Si nécessaire, des versions personnalisées de servomoteur peuvent être commandées. Les paramètres sont variables et peuvent être modifiés de trois manières : configuration en usine ou personnalisée, définis par le client à l'aide du logiciel PC-Tool ou du portable ZTH US.
Réglages en usine	Les paramètres par défaut pour les applications 2...10 V du servomoteur AF..-MFT sont déterminés lors de la fabrication. Si nécessaire, des versions personnalisées de servomoteur peuvent être commandées. Les paramètres sont variables et peuvent être modifiés de trois manières : configuration en usine ou personnalisée, définis par le client à l'aide du logiciel PC-Tool ou du portable ZTH US.

Accessoires

Passerelles	Description	Type
	Passerelle MP à BACnet MS/TP	UK24BAC
	Passerelle MP vers Modbus RTU	UK24MOD
	Passerelle MP vers LonWorks	UK24LON

Outils	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 ZTH US configurables et communicants / régulateurs VAV et dispositifs d'évaluation du système VAV	ZTH US
Option enfichable en usine uniquement	Description	Type
	Réchauffeur, avec thermostat réglable	ACT_PACK_H

Installation électrique

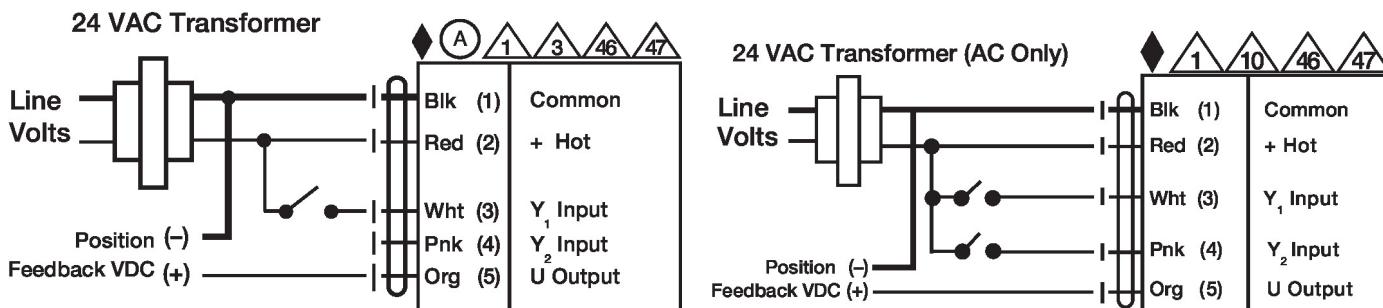
NOTES D'INSTALLATION

- A** Les servomoteurs dotés d'un câble d'alimentation sont numérotés.
- 1** Ils assurent la protection contre les surcharges et se déconnectent au besoin.
- 3** Les servomoteurs peuvent également être alimentés par un courant DC 24 V.
- 5** Ne connecter le commun qu'à la branche négative (-) des circuits de commande.
- 7** Une résistance de 500 Ω (ZG-R01) assure la conversion du signal de positionnement de 4 à 20 mA à 2 à 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 servomoteurs peuvent être branchés en parallèle. La consommation d'électricité et l'impédance d'entrée doivent être observées.
- 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

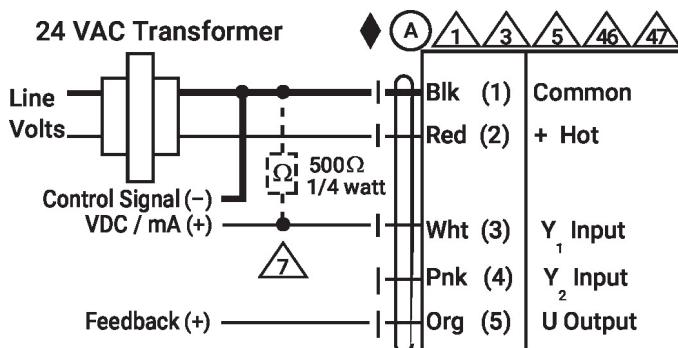
à 3 points



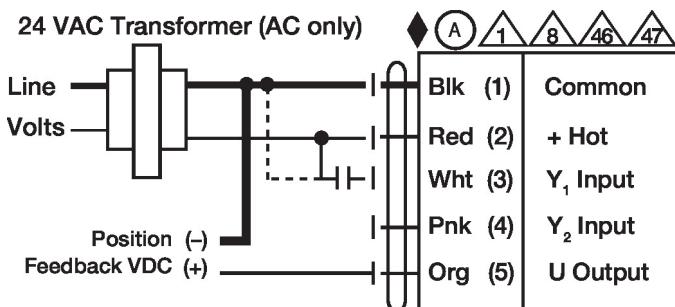
Installation électrique

Schémas de câblage

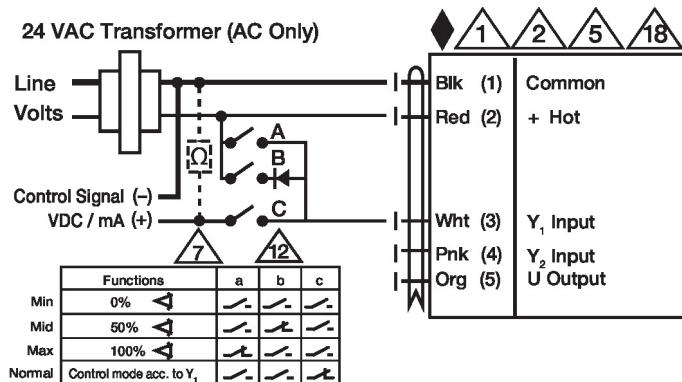
VDC/mA Commande



Commande PWM



Application de contrôle ...



Primaire - Secondaire

