

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

Aperçu des différents types

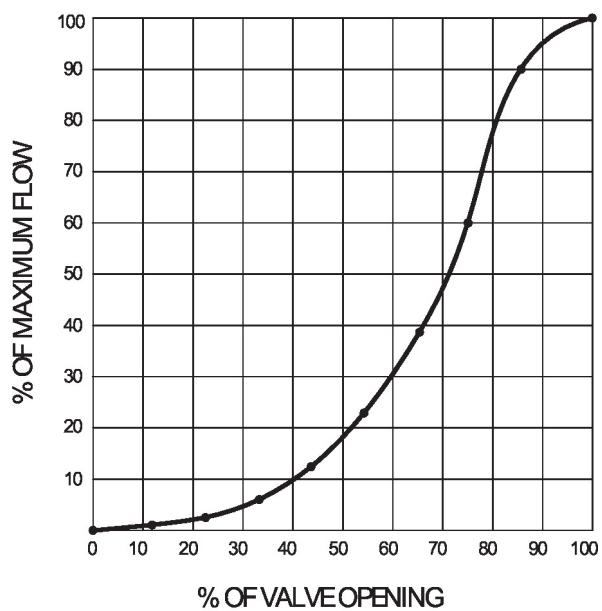
Type	DN
F680HD	80

Caractéristiques techniques

Données fonctionnelles	Taille du robinet [mm]	3" [80]
Fluide	eau réfrigérée ou chaude, jusqu'à 60% de glycol	
Plage de température du fluide (eau)	-30...120 °C [-22...250°F]	
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	
Leakage rate	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	302	
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	GRB(X)
	Ressort	2*AFB(X)
	Électricité à sûreté intégrée	GKRB(X)

Caractéristiques du produit

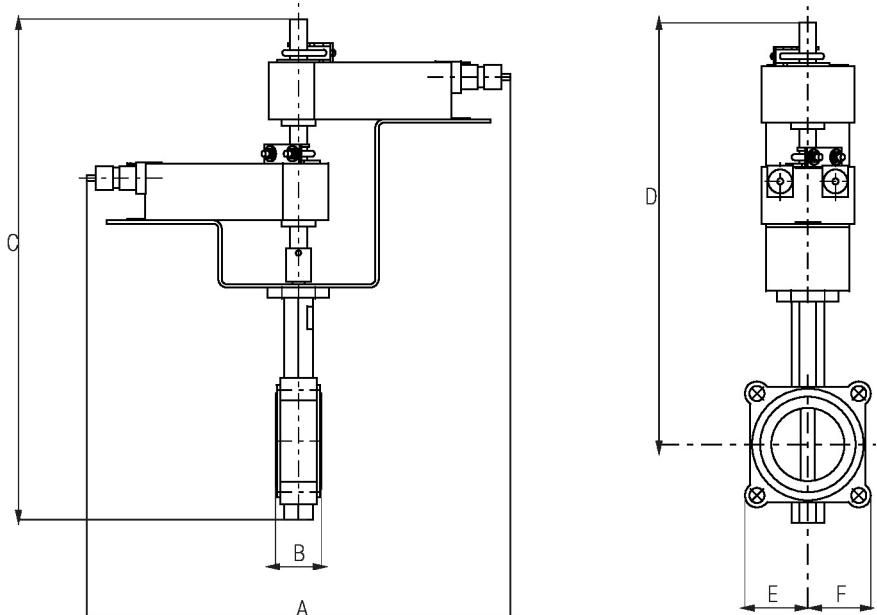
Détails débit/montage



Dimensions

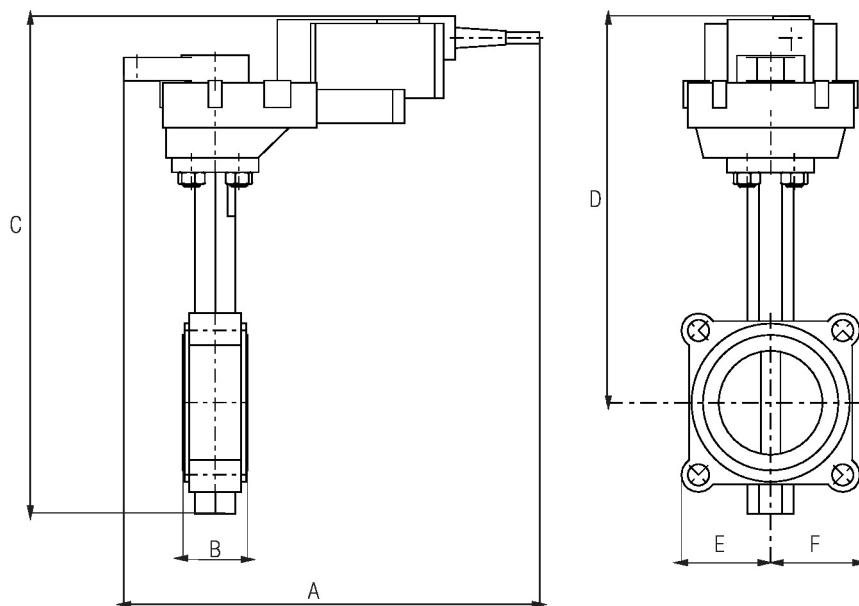
Type	DN	Poids
F680HD	80	16 lb [7.4 kg]

2*AF



A	B	C	D	E	F	Nombre de trous de boulon
17.6" [448]	1.9" [49]	21.4" [544]	18.0" [457]	3.5" [89]	3.5 po [89]	4

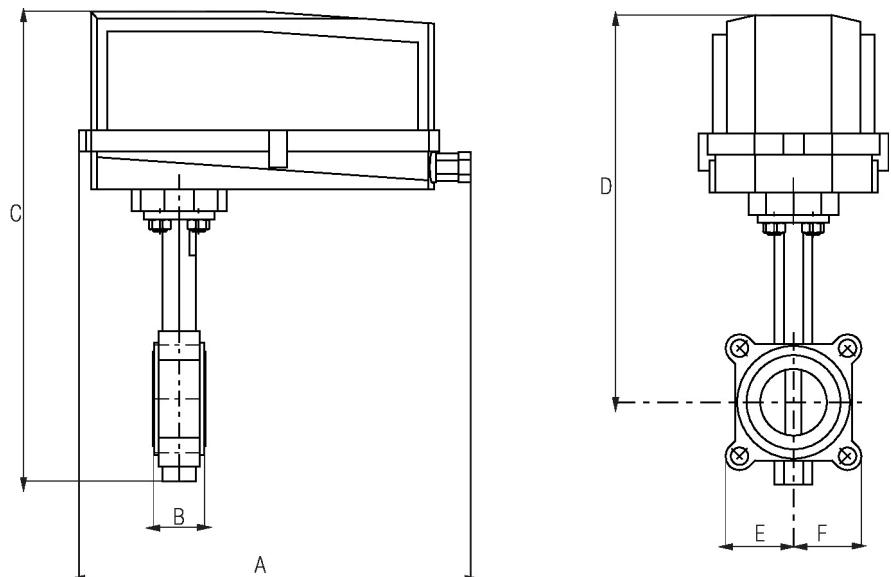
GK



Robinet avec servomoteur GK

A	2B	C	D	E	F	Nombre de trous de boulon
10.9" [277]	1.9" [49]	16.5" [419]	13.1" [334]	3.5" [89]	3.5 po [89]	4

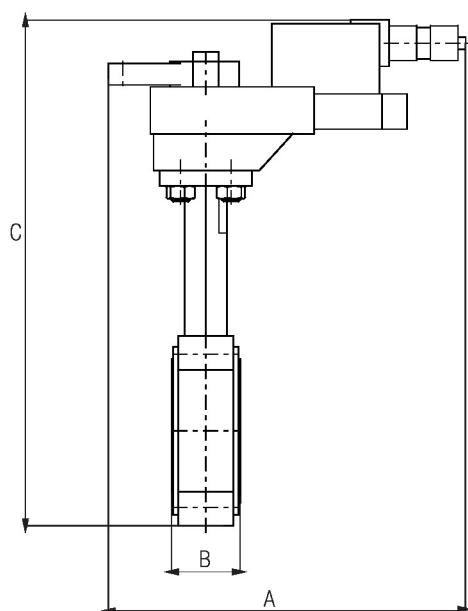
GR/GK..N4



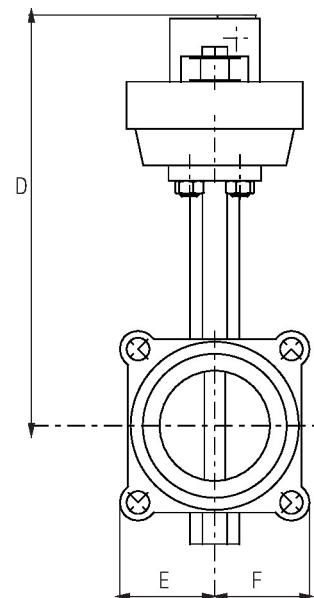
Robinet avec servomoteur GR/GK..N4

A	B	C	D	E	F	Nombre de trous de boulon
14.1" [358]	1.9" [49]	17.8" [451]	14.3" [363]	3.7" [95]	3.7 po [95]	4

GR

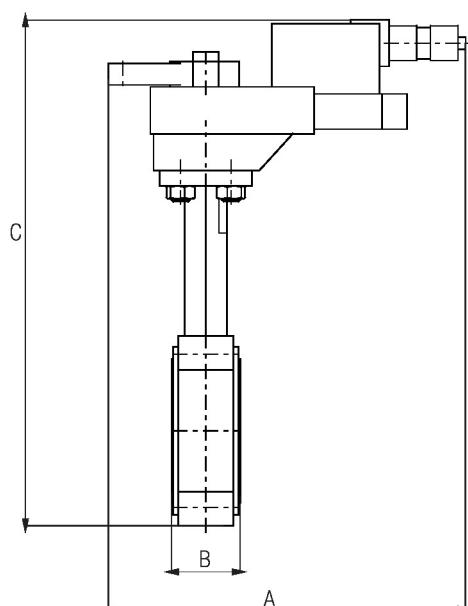


Robinet avec servomoteur GR

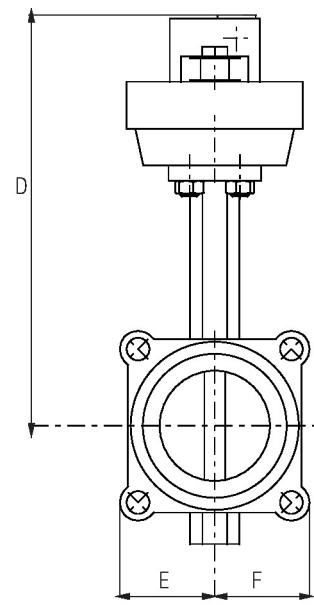


A	B	C	D	E	F	Nombre de trous de boulon
10.8" [275]	1.9" [49]	14.3" [362]	11.0" [279]	3.5" [89]	3.5 po [89]	4

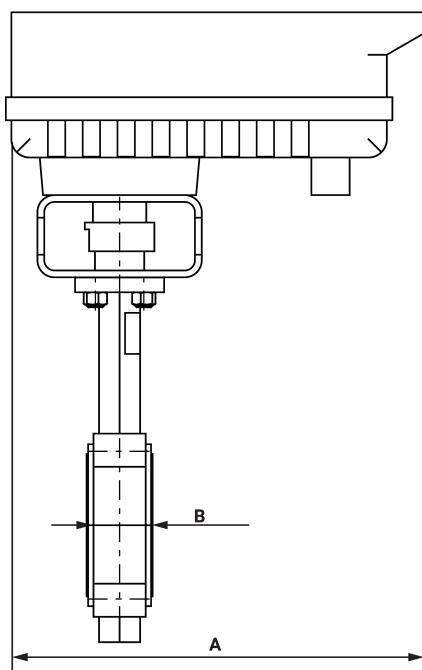
GM



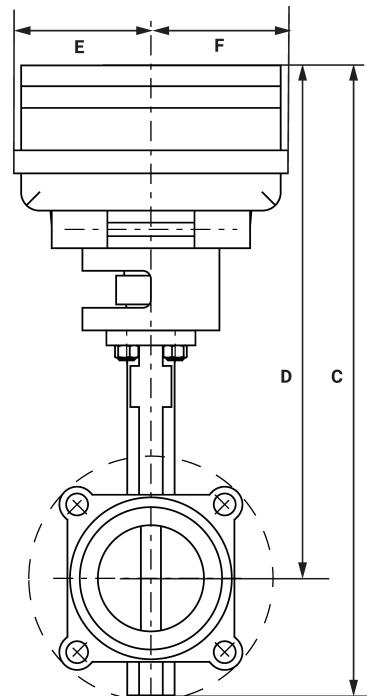
Robinet avec servomoteur GM



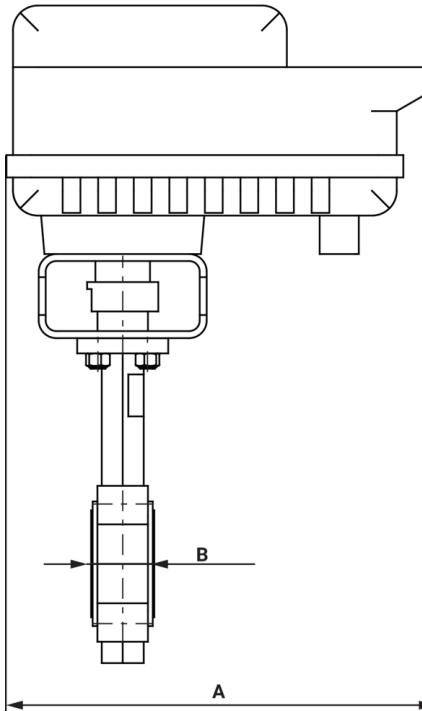
A	B	C	D	E	F	Nombre de trous de boulon
9.1" [231]	1.9" [49]	16.5" [419]	13.1" [334]	3.5" [89]	3.5 po [89]	4



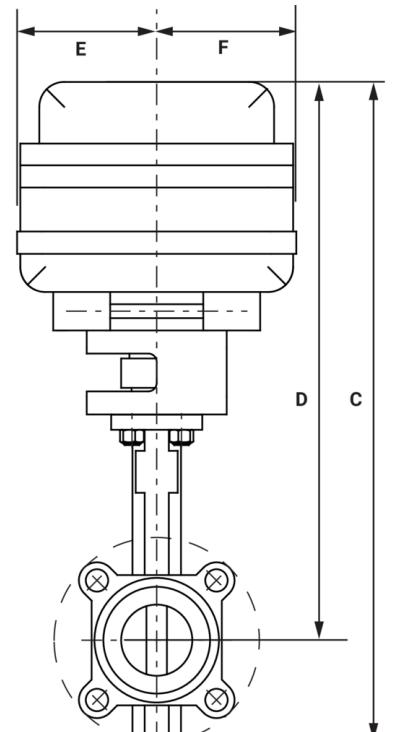
Robinet avec servomoteur PR



A	B	C	D	E	F	Nombre de trous de boulon
12.0" [304]	1.9" [49]	18.2" [463]	14.7" [374]	3.9" [100]	3.9 po [100]	4

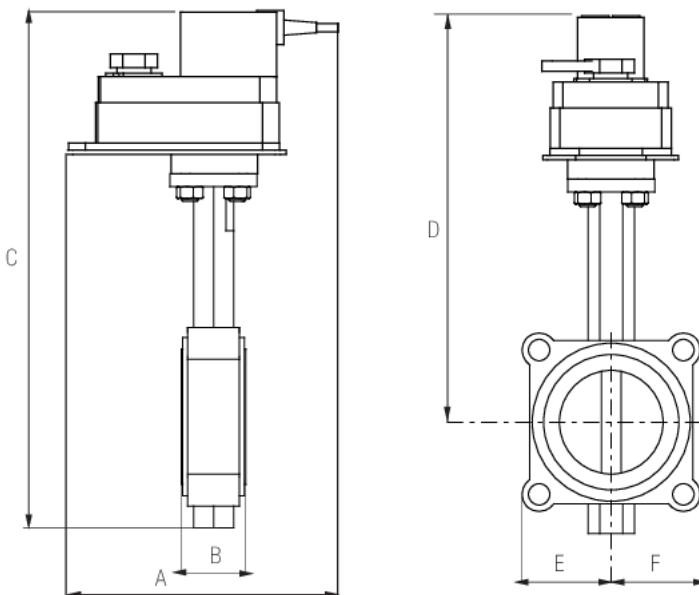


Robinet avec servomoteur PK



A	B	C	D	E	F	Nombre de trous de boulon
12.0" [304]	1.9" [49]	19.8" [502]	16.5" [419]	3.9" [100]	3.9 po [100]	4

Dimensions



Robinet avec servomoteur DR

A	B	C	D	E	F	Nombre de trous de boulon
11.3" [286]	1.9" [49]	15.6" [397]	12.4" [315]	3.5" [89]	3.5 po [89]	4

MFT/programmable, Électronique à sûreté intégrée, 24 V



garantie de 5 ans



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	12 W
	Consommation d'énergie en position d'arrêt	3 W
	Dimensionnement du transformateur	21 VA
	Connexion électrique	Câble ignifuge 18 AWG, 3 pi [1 m], avec connecteur de conduit de 1/2 po NPT
	Protection contre les surcharges	électronique sur toute la rotation de 0...90°
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, 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
	Délai d'attente de la panne d'alimentation (PF)	2 s
	Délai d'attente de la panne d'alimentation (PF)	0...10 s
	variable	
	Temps de précharge	5...20 s
	Sens de déplacement du moteur à mouvement	sélectionnable avec interrupteur 0/1
	Sens de mouvement de la fonction à sûreté intégrée	réversible avec interrupteur
	Surpassement manuel	sous couvercle
	Angle de rotation	Max. 95°
	Remarque relative à l'angle de rotation	réglable avec butée mécanique

Données fonctionnelles	Durée de course (moteur)	150 s / 90°
	Durée de course réglable	90...150 s
	Durée de course à sûreté intégrée	<35 s
	Niveau sonore, moteur	52 dB(A)
	Niveau sonore, sûreté intégrée	61 dB(A)
	Indication de la position	Mécanique, course 30...65 mm
Données de sécurité	Bloc d'alimentation UL	Alimentation de classe 2
	Indice de protection IEC/EN	IP66/67
	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	7.5 lb [3.4 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-AA, Contrôle du degré de pollution 3.

Caractéristiques du produit

Temps de chevauchement Les pannes de courant peuvent être pontées pour une durée maximale de 10 secondes. Lors d'une panne de courant, le servomoteur demeure stationnaire conformément au temps de chevauchement. Si la durée de la panne de courant est supérieure au temps de chevauchement, le servomoteur se déplacera vers la position à sûreté intégrée sélectionnée. Le temps de chevauchement défini à la sortie d'usine est de 2 secondes. Ce paramètre peut être modifié sur place à l'aide de l'outil d'entretien Belimo MFT-P.
Réglages : le bouton rotatif ne doit pas être réglé à la position «PROG FAIL-SAFE!» Pour les réglages rétroactifs du temps de chevauchement à l'aide de l'outil d'entretien MFT-P ou du dispositif de réglage et de diagnostic ZTH-EU de Belimo, vous devez entrer uniquement les valeurs.

Accessoires

Passerelles	Description	Type
	Passerelle MP à BACnet MS/TP	UK24BAC
	Passerelle MP vers Modbus RTU	UK24MOD
	Passerelle MP vers LonWorks	UK24LON
Accessoires électriques	Description	Type
	Potentiomètre d'asservissement 140 Ω enfichable, gris	P140A GR
	Potentiomètre d'asservissement 500 Ω enfichable, gris	P500A GR
	Potentiomètre d'asservissement 1 kΩ enfichable, gris	P1000A GR
	Potentiomètre d'asservissement 2.8 kΩ enfichable, gris	P2800A GR

Description**Type**

Potentiomètre d'asservissement 5 kΩ enfichable, gris	P5000A GR
Potentiomètre d'asservissement 10 kΩ enfichable, gris	P10000A GR
Contact auxiliaire 1x SPDT module d'extension	S1A
Contact auxiliaire 2x SPDT module d'extension	S2A
Outil de paramétrage, avec fonction ZIP USB, pour servomoteurs Belimo configurables et communicants / régulateurs VAV et dispositifs d'évaluation du système VAV	ZTH US

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 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**

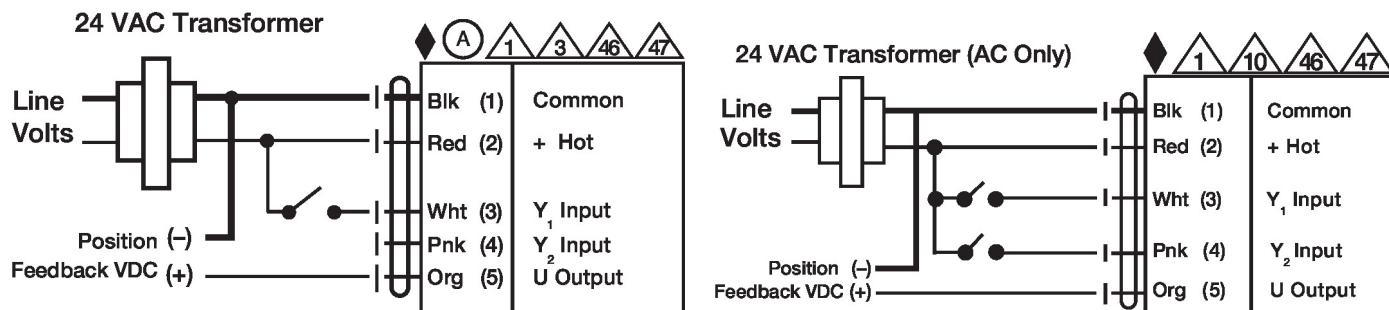
- A** Les servomoteurs dotés d'un câble d'alimentation sont numérotés.
- 1** Ils assurent la protection contre les surcharges et se déconnectent au besoin.
- 3** Les servomoteurs peuvent également être alimentés par un courant DC 24 V.
- 5** Ne connecter le commun qu'à la branche négative (-) des circuits 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 sont dotés d'une plaquette à bornes à visser numérotées au lieu d'un câble.
- 46** 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.

Installation électrique

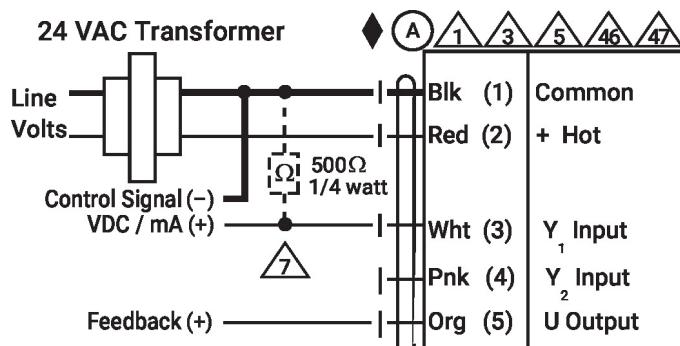
Schémas de câblage

Tout ou rien

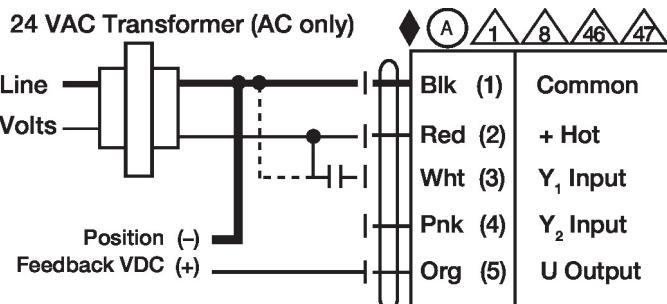
à 3 points



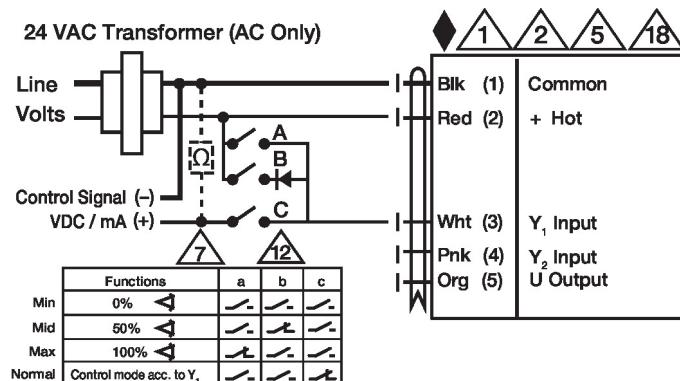
VDC/mA Commande



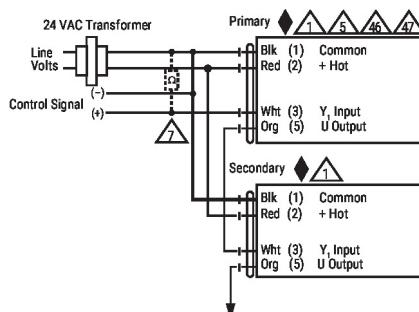
Commande PWM



Application de contrôle ...



Primaire - Secondaire



Réchauffeur NEMA 4

