



garantie de 5 ans

## Aperçu des différents types

Type	DN
G6125LCS	125

## Caractéristiques techniques

Données fonctionnelles	Taille du robinet[mm]	5" [125]
Fluide	eau réfrigérée ou chaude, jusqu'à 60% de glycol, vapeur	
Plage de température du fluide (eau)	0...176°C [32...350°F]	
Plage de température du fluide (vapeur)	0...170°C [32...338°F]	
Pression nominale du corps	Classe ANSI 125, maximum de 175 psi sous 150 F	
Caractéristique de débit	linéaire	
Entretien	nécessaires de reconditionnement/reconstruction offerts	
Rapport de réglage Sv	100:1	
Pression différentielle max. (vapeur)	50 psi [345 kPa]	
Configuration d'écoulement	2 voies	
Taux d'étanchéité	ANSI Classe III	
Débit réglable	tige de manœuvre vers le haut - ouverte A - AB	
Cv	263	
Pression d'entrée maximale (vapeur)	100 psi [690 kPa]	
Matériaux	Corps de robinet	Fonte - ASTM A126 Classe B
Centre de téléchargement	Acier inoxydable	
Tige de manœuvre	Acier inoxydable 316	
Joint de la tige de manœuvre	EPDM NLP (rebord sans garniture d'étanchéité)	
Siège	Acier inoxydable AISI 316	
Raccord de tuyau	125 lb à brides	
Suitable actuators	Sans ressort	EVB(X)
Ressort	(2*AFB(X))	
Électricité à sûreté intégrée	AVKB(X)	



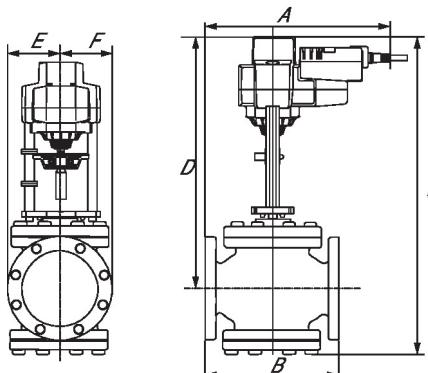
- AVERTISSEMENT : Ce produit présente un risque d'exposition au plomb, matériau reconnu par l'État de Californie pour causer le cancer et des troubles de la reproduction. Pour plus de renseignements, visitez [www.p65warnings.ca.gov](http://www.p65warnings.ca.gov).
- Le robinet a été conçu pour une utilisation dans les systèmes fixes de chauffage, de ventilation et de conditionnement d'air. Par conséquent, il ne doit pas être utilisé à des fins autres que celles spécifiées, en particulier dans les avions ou dans tout autre moyen de transport aérien.
- Seuls les spécialistes agréés peuvent effectuer l'installation. Toutes les réglementations juridiques ou institutionnelles applicables doivent être respectées lors de l'installation.
- Le robinet ne contient aucune pièce pouvant être remplacée ou réparée par l'utilisateur.
- Lors de la définition de la caractéristique de débit des dispositifs commandés, les directives reconnues doivent être respectées.

## Dimensions

Type	DN	Poids
G6125LCS	125	147.74 lb [67 kg]

EVB, EVX, RVB, RVX

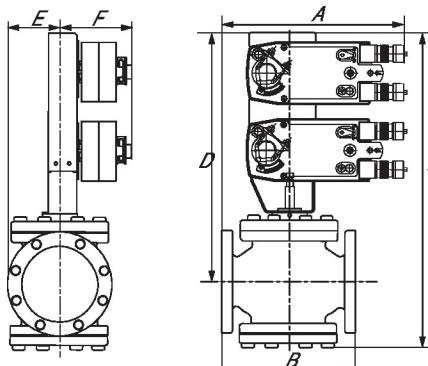
EVB, EVX, RVB, RVX



A	B	C	D	E	F	Nombre de trous de boulon
15.7" [400]	15.1" [383]	25.4 po [646]	17.5" [445]	5.0" [127]	5.0 po [127]	8

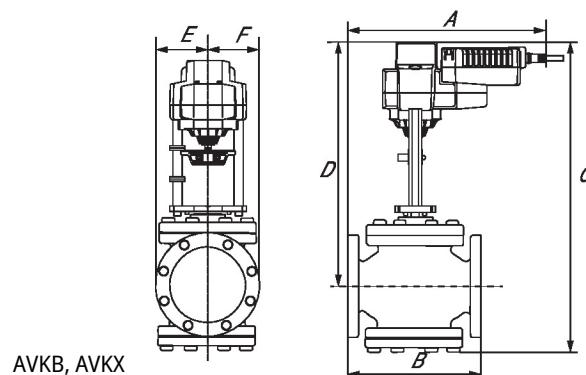
2\*AFB, 2\*AFX

2\*AFB, 2\*AFX



A	2B	C	D	E	F	Nombre de trous de boulon
15.1" [383]	15.7" [400]	28.7 po [730]	21.0" [533]	5.0" [127]	5.3 po [135]	8

AVKB, AVKX



AVKB, AVKX

A	B	C	D	E	F	Nombre de trous de boulon
15.1" [383]	15.7" [400]	25.4 po [646]	17.5" [445]	5.0" [127]	5.0 po [127]	8



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	5 W	
Consommation d'énergie en position d'arrêt	2 W	
Dimensionnement du transformateur	9.5 VA	
Connexion électrique	Câble ignifuge 18 GA, 1 m, avec connecteur de conduit de 13 mm [½ po], indice de protection NEMA 2 / IP54	
Protection contre les surcharges	électronique sur la course au complet	
Protection électrique	les servomoteurs ont une double isolation	
Données fonctionnelles		
Force d'actionnement du moteur	2000 N [450 lbf]	
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 VCC variable		
Délai d'attente de la panne d'alimentation (PF)	2 s	
Temps de précharge	5...20 s	
Sens de déplacement du moteur à mouvement	Sélectionnable à l'aide du commutateur	
Sens de mouvement de la fonction à sûreté intégrée	réversible avec interrupteur	
Surpassement manuel	Manivelle hexagonale 5 mm (3/16" Allen), fournie	
Course	1.25" [32 mm]	
Durée de course (moteur)	90 s /	
Durée de course réglable	90...150 s	
Durée de course à sûreté intégrée	<35 s	
Niveau sonore, moteur	60 dB(A)	
Niveau sonore, sûreté intégrée	60 dB(A)	
Indication de la position	Mécanique, avec indicateur	
Données de sécurité	Bloc d'alimentation UL	Alimentation de classe 2

## Données de sécurité

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 et 2014/35/UE	
Norme relative à la qualité	ISO 9001	
Humidité ambiante	95% max. humidité relative, sans condensation	
Température ambiante	-30...50°C [-22...122°F]	
Température de stockage	-40...80°C [-40...176°F]	
Entretien	sans entretien	
<b>Poids</b>	<b>Poids</b>	6.39 lb [2.9 kg]
<b>Matériaux</b>	Matériaux de boîtier	Boîtier en aluminium moulé sous pression et plastique

**Notes explicatives** † Utilisez un conduit métallique flexible. Poussez le dispositif de raccord de conduit répertorié sur le câble de l'actionneur pour aboutir contre le boîtier. Vissez le connecteur de conduit. Recouvrez le câblage d'entrée des actionneurs d'un conduit flexible répertorié. Terminez correctement le conduit dans une boîte de jonction appropriée. Tension d'impulsion nominale 800V. Type d'action 1. Contrôler le degré de pollution 3.

## Accessoires

	<b>Description</b>	<b>Type</b>
<b>Passerelles</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>
	Outil de paramétrage, avec fonction ZIP USB, pour servomoteurs Belimo paramétrables et communicants / régulateurs VAV et dispositifs performants CVCA	ZTH US
<b>Outils</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

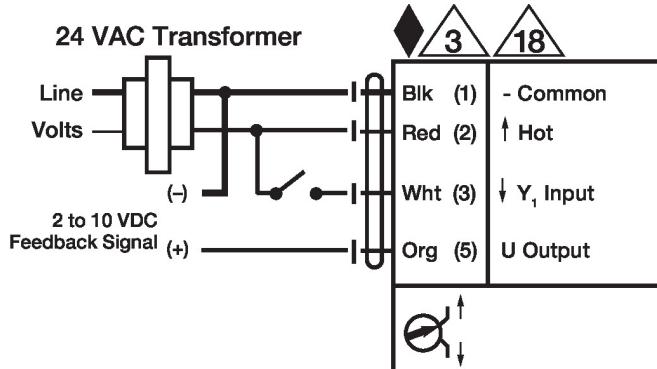
 **NOTES D'INSTALLATION**

-  **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.
-  **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
-  **9** En présence d'un triac à impulsion négative, le commun du servomoteur doit être branché à vivant du régulateur. La fermeture des contacts A et B peut également être constituée d'un triac. A et B doivent être les deux fermés en présence de triacs à impulsion positive (source) et ouverts en présence de triacs à impulsion négative (sink).
-  **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!**

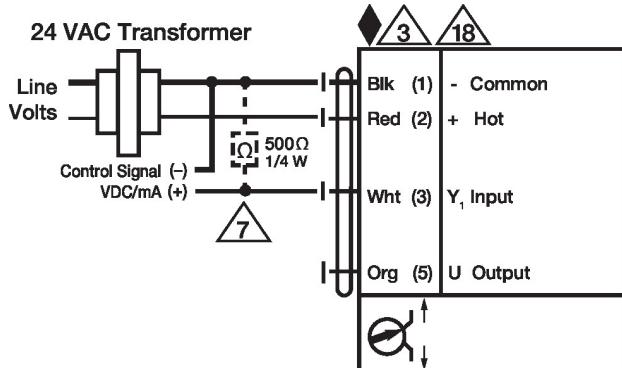
Lorsqu'on procède à l'installation, aux essais, à l'entretien et au dépannage de ce produit, Il peut arriver que des composants électriques soient toujours sous tension. Il est recommandé de confier cette tâche à un électricien agréé qui a reçu la formation appropriée pour manipuler des composants électriques 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

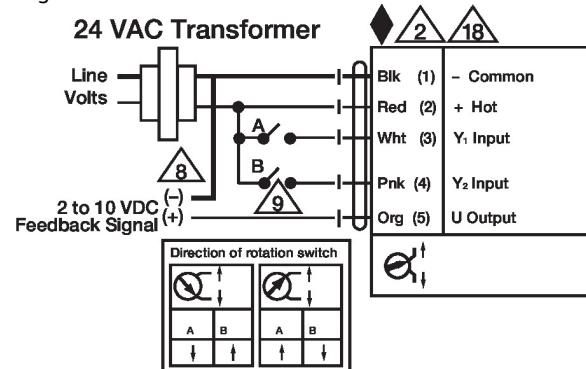
Tout ou rien



VDC / 4...20 mA



Virgule flottante



Positions min, mid et max de la commande de surpassement manuel

