



garantie de 5 ans

Aperçu des différents types

Type	DN
G7125DS	125

Caractéristiques techniques

Données fonctionnelles	Taille du robinet[mm]	5" [125]
	Fluide	eau réfrigérée ou chaude, jusqu'à 60% de glycol
	Plage de température du fluide (eau)	0...149°C [32...300°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	50:1
	Configuration d'écoulement	3 voies Division
	Taux d'étanchéité	ANSI Classe III
	Débit réglable	tige de manœuvre vers le haut - ouverte AB – B
	Cv	195
Matériaux	Corps de robinet	Fonte - ASTM A126 Classe B
	Centre de téléchargement	Acier inoxydable
	Spindle	Acier inoxydable 316
	Joint de tige	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)

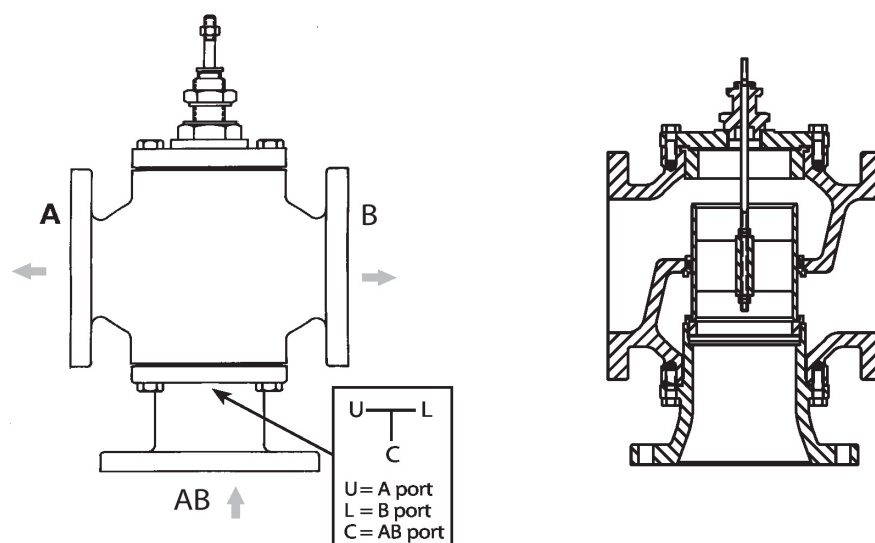
Notes de sécurité



- 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.
- The valve has been designed for use in stationary heating, ventilation and air-conditioning systems and must not be used outside the specified field of application, especially in aircraft or in any other airborne means of transport.
- Seuls les spécialistes agréés peuvent effectuer l'installation. Toutes les réglementations juridiques ou institutionnelles applicables doivent être respectées lors de l'installation.
- The valve does not contain any parts that can be replaced or repaired by the user.
- When determining the flow rate characteristic of controlled devices, the recognised directives must be observed.

Caractéristiques du produit

Détails débit/montage

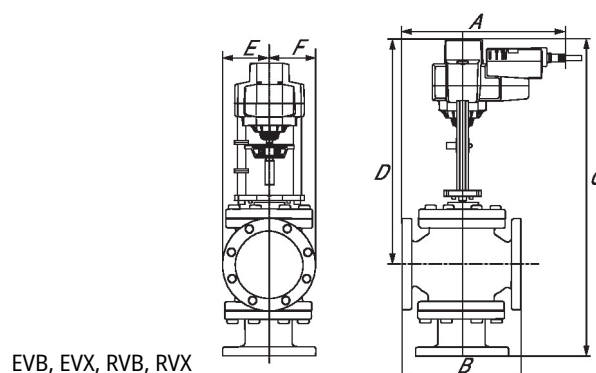


Dimensions

 Type
G7125DS

 DN
125

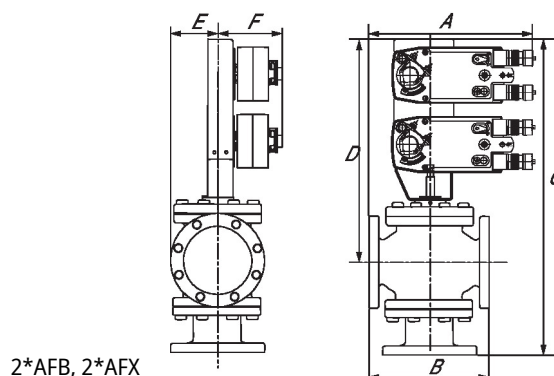
EVB, EVX, RVB, RVX



EVB, EVX, RVB, RVX

A	B	C	D	E	F	Nombre de trous de boulon
15.1" [383]	12.0" [305]	28.0 po [711]	16.5" [419]	5.0" [127]	5.0 po [127]	8

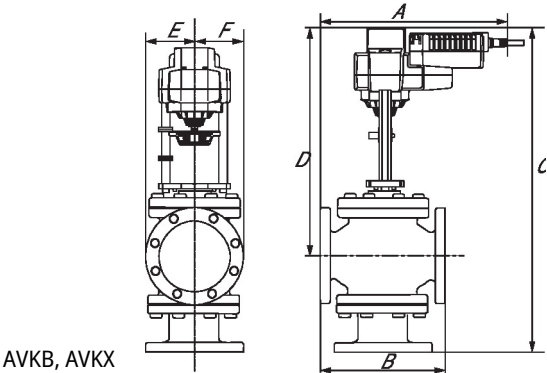
2*AFB, 2*AFX



2*AFB, 2*AFX

A	2B	C	D	E	F	Nombre de trous de boulon
15.1" [383]	12.0" [305]	31.5 po [800]	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]	12.0" [305]	28.0 po [711]	16.5" [419]	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	1.5 W
	Dimensionnement du transformateur	7.5 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
Données fonctionnelles	Protection électrique	les servomoteurs ont une double isolation
	Force d'actionnement du moteur	2500 N [560 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 U	
	Sens de déplacement du moteur à mouvement	sélectionnable avec interrupteur 0/1
	Surpassement manuel	Manivelle hexagonale 5 mm (3/16" Allen), fournie
	Course	2" [50 mm]
	Durée de course (moteur)	90 s /
	Durée de course réglable	90...150 s
	Niveau sonore, moteur	60 dB(A)
	Indication de la position	Mécanique, avec indicateur
Données de sécurité	Bloc d'alimentation UL	Alimentation de classe 2
	Indice de protection IEC/EN	IP54
	Indice de protection NEMA/UL	NEMA 2
	Boîtier de protection	Boîtier UL de type 2
	Homologations	ULus selon UL60730-1A/-2-14, CAN/CSA E60730-1.02, CE selon 2014/30/UE et 2014/35/UE

Données de sécurité	Norme relative à la qualité	ISO 9001
	UL 2043 Compliant	Convient pour une utilisation dans les pléniums d'air conformément à la section 300.22(C) du NEC et à la section 602 de l'IMC.
	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
Poids	Poids	5.73 lb [2.6 kg]
Matériaux	Matériau 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

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
	Belimo PC-Tool, Logiciel de paramétrage et diagnostics	MFT-P
	Interrupteur auxiliaire 2 x SPDT pour les servomoteurs NG GV	S2A-GV
	Outil de paramétrage, avec fonction ZIP USB, pour servomoteurs Belimo paramétrables et communicants / régulateurs VAV et dispositifs performants CVCA	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 paramétrables et communicants / régulateurs VAV et dispositifs performants CVCA	ZTH US

Installation électrique

NOTES D'INSTALLATION

-  Les servomoteurs peuvent être connectés en parallèle. La consommation électrique et l'impédance d'entrée doivent être respectées.
-  Les servomoteurs peuvent également être alimentés par une source de DC 24 V.
-  Une résistance de 500 Ω (ZG-R01) assure la conversion du signal de commande de 4...20 mA à 2...10 V.
-  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
-  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).
-  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.
-  Diode IN4004 ou IN4007. (IN4007 fournie, numéro de référence Belimo 40155).
-  Le câblage des servomoteurs à câbles ignifuge ne comporte aucun chiffre ; on doit se référer au code de couleurs.

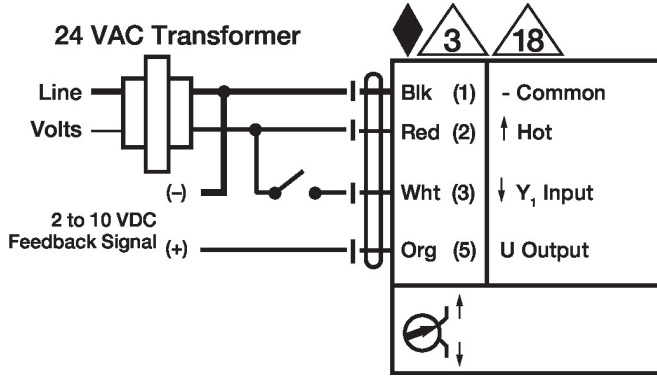
Conforme aux exigences du cULus sur les appareils qui ne nécessitent aucune mise à la terre.

⚠ Avertissement! Composants électriques sous tension!

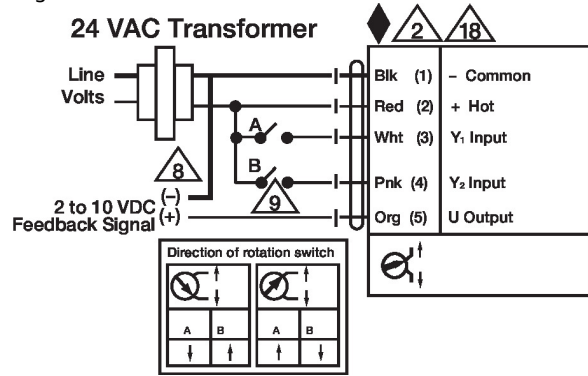
Lorsqu'on procède à l'installation, aux essais, à l'entretien et au dépannage de ce produit, Il peut arriver que des composants électriques soient toujours sous tension. Il est recommandé de confier cette tâche à un électricien agréé qui a reçu la formation appropriée pour manipuler des composants électriques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

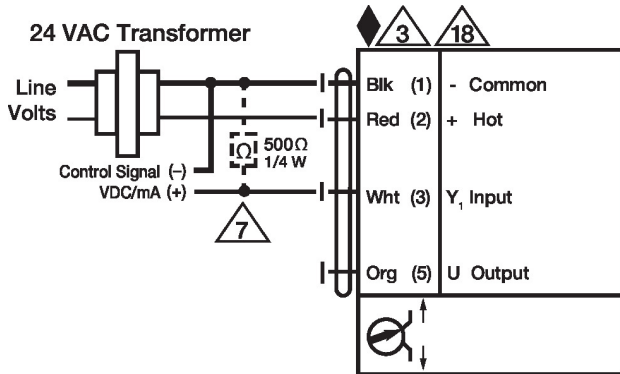
Tout ou rien



Virgule flottante



VDC / 4...20 mA



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

