



garantie de 5 ans

Caractéristiques techniques

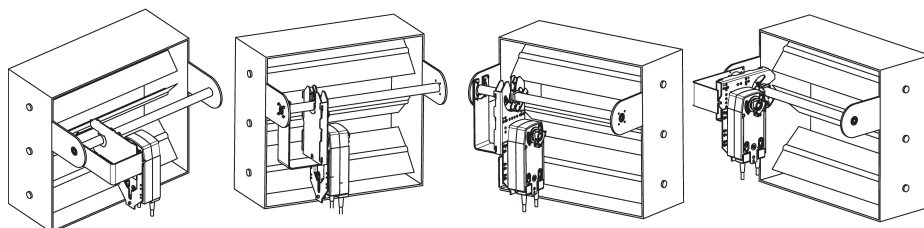
| | | |
|-------------------------------|-------------------------------|----------------------------|
| Données fonctionnelles | Emplacement de montage | 90° to 180° |
| Données de sécurité | Température ambiante | -30...50°C [-22...122°F] |
| | Température de stockage | -40...80°C [-40...176°F] |
| Matériaux | Matériau de boîtier | acier galvanisé |
| | Tige | acier |
| | Palier | Delrin GF |
| | Cadre, socle, base | galvanized steel |
| Suitable actuators | Sans ressort | AMB(X) GMB(X) NMB(X) |
| | Ressort | AF EFB(X) LF NF |
| | Électricité à sûreté intégrée | NKQB(X) |

* L'adaptateur ZG-121 doit être utilisé avec EF. ** GM / GK ne doit pas être utilisé avec des arbres de 1/2". *** La pince K6-1 doit être utilisée avec LF. Pour consulter la pression de fermeture, sélectionnez la documentation technique Pro ou Retrofit.

Pour consulter la référence de pression de fermeture, sélectionnez Pro ou retrofit la documentation technique.

Caractéristiques du produit

| | |
|---------------------------------|--|
| Configuration par défaut | La liaison ZG-JSL peut également être configurée en déplaçant la plaque anti-rotation de 90° pour des applications peu encombrantes. Voir les configurations de montage ci-dessous. Le ZG-JSLA aura un actionneur monté en usine sur la tringlerie en position verticale uniquement. |
| Utilisation | La tringlerie d'arbre de transmission ZG-JSL est conçue pour se fixer facilement à n'importe quelle partie d'un arbre de transmission et permettre une installation facile de certains actionneurs Belimo. La conception unique à extrémité ouverte et l'insert de serrage permettent au ZG-JSL d'être utilisé avec n'importe quel arbre de vérin de ½" à ¾" de diamètre. Le retrait de l'insert permettra à la tringlerie de se fixer à un diamètre d'arbre maximum de 1,05 po. Le changement de la plaque antirotation permettra de monter divers actionneurs. |
| Fonctionnement | L'arbre en acier intégré de ¾" de diamètre permet un couplage direct aux actionneurs de la série Belimo dans le tableau ci-dessous. Il y a une réduction de couple lors de l'utilisation de la tringlerie ZG-JSL. Vérifiez les exigences de l'application avant utilisation. |

Détails débit/montage

Dimensions
Schémas dimensionnels




garantie de 5 ans



MFT

Caractéristiques techniques

| | | |
|-------------------------------|--|---|
| Données électriques | 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...95° |
| Données fonctionnelles | Couple du moteur | 10 Nm [90 in-lb] |
| | 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, 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 | bouton poussoir externe |
| | Angle de rotation | Max. 95° |
| | Remarque relative à l'angle de rotation | réglable avec butée mécanique |
| | Durée de course (moteur) | 150 s / 90° |
| | Durée de course réglable | 45...170 s |
| | Niveau sonore, moteur | 45 dB(A) |
| | Diamètre d'axe | 1/2...1.05" rond, centres sur 1/2" et 3/4" avec insert, 1.05" sans insert |
| | Indication de la position | Mécanique, course de 30...65 mm |
| Données de sécurité | Indice de protection IEC/EN | IP54 |
| | Indice de protection NEMA/UL | NEMA 2 |
| | Boîtier de protection | Boîtier UL de type 2 |

| | | |
|---------------------|-----------------------------|---|
| Données de sécurité | Homologations | cULus conformément aux normes 60730-1A/-2-14, CAN/CSA E60730-1:02; CE conformément aux normes 2014/30/EU et 2014/35/EU, homologués conformément à la norme 2043 - peut être utilisé dans des pléniums conformément à la section 300.22(c) de la norme NEC, section 602.2 de l'IMC |
| | Norme relative à la qualité | ISO 9001 |
| | Température ambiante | -30...50°C [-22...122°F] |
| | Température de stockage | -40...80°C [-40...176°F] |
| | Humidité ambiante | 95% max. humidité relative, sans condensation |
| | Entretien | sans entretien |
| Matériaux | Matériau de boîtier | UL94-5VA |

Notes explicatives †Tension de choc nominale 800 V, Type d'action 1, Contrôle du degré de pollution 3.

Caractéristiques du produit

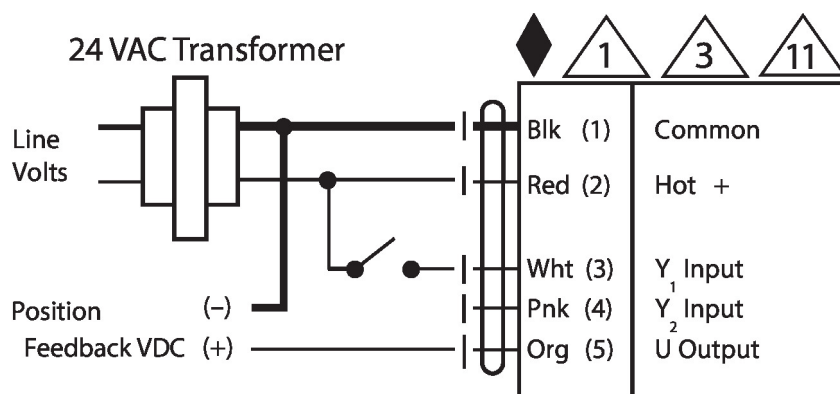
- Utilisation** Pour la modulation proportionnelle des registres de systèmes CVCA. Le dimensionnement du servomoteur devrait être fait selon les spécifications du fabricant du registre.
- Le servomoteur est installé directement sur un arbre de registre dont le diamètre peut atteindre 1,05 po à l'aide de sa bride universelle. Un bras de manivelle et plusieurs supports de retenue sont disponibles pour les applications où le servomoteur ne peut pas être accouplé directement à l'arbre du registre. Les paramètres par défaut pour les applications 2 à 10 V du servomoteur ...MFT sont déterminés lors de la fabrication. Si nécessaire, des versions personnalisées des servomoteurs peuvent être commandées. Les paramètres peuvent être modifiés de deux manières : configurations prééglées et personnalisées de Belimo ou configurations sur site à l'aide du logiciel PC-Tool de Belimo.
- Fonctionnement** L'actionneur n'est pas fourni et ne nécessite aucun interrupteur de fin de course, mais est protégé électroniquement contre les surcharges. La sangle anti-rotation fournie avec l'actionneur empêchera les mouvements latéraux.
- La série NMB (X) offre une rotation de 95° et un indicateur visuel indique la position de l'actionneur. Lorsqu'il atteint la position finale du registre ou de l'actionneur, l'actionneur s'arrête automatiquement. Les engrenages peuvent être débrayés manuellement à l'aide d'un bouton sur le couvercle de l'actionneur.
- Les actionneurs NMB (X) 24-MFT utilisent un moteur à courant continu sans balais, qui est contrôlé par un circuit intégré spécifique à l'application (ASIC). L'ASIC surveille et contrôle la rotation de l'actionneur et fournit une fonction de détection de rotation numérique (DRS) pour éviter d'endommager l'actionneur en cas de calage. La consommation d'énergie est réduite en mode de maintien.
- Des interrupteurs auxiliaires supplémentaires ou des potentiomètres de retour se fixent facilement directement sur le corps de l'actionneur pour les fonctions de signalisation et de commutation.
- Spécification typique** Les servomoteurs de registre à commande proportionnelle doivent être de type à accouplement direct électronique, qui ne nécessitent ni bras de manivelle ni tringlerie et doivent pouvoir être installés directement sur un arbre de 1/4 à 1/2" de diamètre. Les servomoteurs doivent fournir au registre une commande proportionnelle en réponse à un signal de tension de 2...10 V ou, avec l'ajout d'une résistance de 500 Ω, une entrée de commande de 4...20 mA provenant d'un régulateur ou d'un positionneur électronique. Les servomoteurs doivent avoir une technologie de moteur à courant continu sans balais et être protégés contre les surcharges à tous les angles de rotation. Les servomoteurs doivent être munis d'un surpassement manuel sur le couvercle. La durée de course doit être constante et indépendante du couple. Les servomoteurs doivent être homologués cULus, avoir une garantie de 5 ans et être fabriqués conformément aux normes internationales de contrôle de la qualité ISO 9001. Les servomoteurs doivent être tels que fabriqués par Belimo.

Accessoires

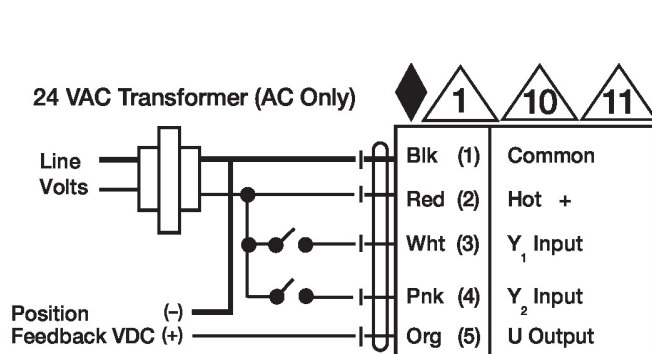
| Passerelles | Description | Type |
|-------------------------|---|------------|
| | Passerelle MP à BACnet MS/TP | UK24BAC |
| | Passerelle MP vers Modbus RTU | UK24MOD |
| | Passerelle MP vers LonWorks | UK24LON |
| Accessoires électriques | Description | Type |
| | Interrupteur auxiliaire 1 x SPDT module d'extension | S1A |
| | Interrupteur auxiliaire 2 x SPDT module d'extension | S2A |
| | Potentiomètre d'asservissement 10 kΩ enfichable, gris | P10000A GR |
| | Potentiomètre d'asservissement 1 kΩ enfichable, gris | P1000A GR |
| | Potentiomètre d'asservissement 140 Ω enfichable, gris | P140A GR |
| | Potentiomètre d'asservissement 2.8 kΩ enfichable, gris | P2800A GR |
| | Potentiomètre d'asservissement 5 kΩ enfichable, gris | P5000A GR |
| | Potentiomètre d'asservissement 500 Ω enfichable, gris | P500A GR |
| | Positionneur pour montage mural | SGA24 |
| | Résistance, Résistance 1/4" avec fils de raccord en tire-bouchon 6" | ZG-R01 |
| | Pile de secours, pour modèles sans ressort de rappel | NSV24 US |
| | Transformer, 120 V c.a. à 24 V c.a., 40 VA | ZG-X40 |
| Accessoires mécaniques | Description | Type |
| | Bride d'entraînement réservable, plage de serrage Ø8...20 mm | K-NA |
| | <p>17" Mounting Bracket for AF,NF,GM,AM,SM</p> | ZG-100 |
| | <p>Mounting Bracket: AF,NF,LF,GM,AM,NM,SM</p> | ZG-101 |
| | <p>Mounting Bracket: GM,AM,SM</p> | ZG-103 |
| | <p>Mounting Bracket: GM,AM,SM</p> | ZG-104 |
| | Nécessaire de fixation de la tringlerie pour installation à plat | ZG-NMA |
| | Rallonge d'axe 240 mm Ø20 mm pour axe de registre Ø 8...22,7 mm | AV8-25 |
| | Shaft extension for 1/2" diameter shafts (3.8" L). | ZG-NMSA-1 |
| | Boîtier extérieur 330 x 203 x 152 mm (L x l x H) | ZS-100 |
| | Boîtier extérieur 406 x 213 x 102 mm (L x l x H) | ZS-150 |
| | Clé 8 et 10 mm | TOOL-06 |
| Outils de paramétrage | 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

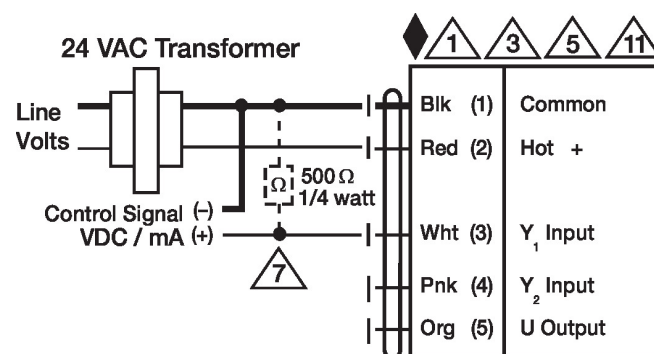
- Ⓐ Les servomoteurs dotés d'un câble d'alimentation sont numérotés.
- ① Installer un dispositif de protection contre les surcharges et déconnecter si nécessaire.
- ③ Les servomoteurs peuvent également être alimentés par une source de DC 24 V.
- ⑤ Ne raccorder le commun qu'à une borne négative (-) des 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.
- ⑪ Les servomoteurs peuvent être raccordés en parallèle s'ils ne sont pas mécaniquement liés. Il faut respecter la puissance consommée et l'impédance d'entrée.
- ⑫ Diode IN4004 ou IN4007. (IN4007 fournie, numéro de référence Belimo 40155).



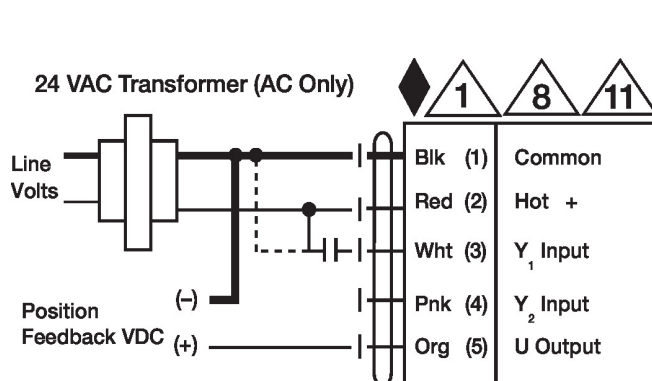
Tout ou rien



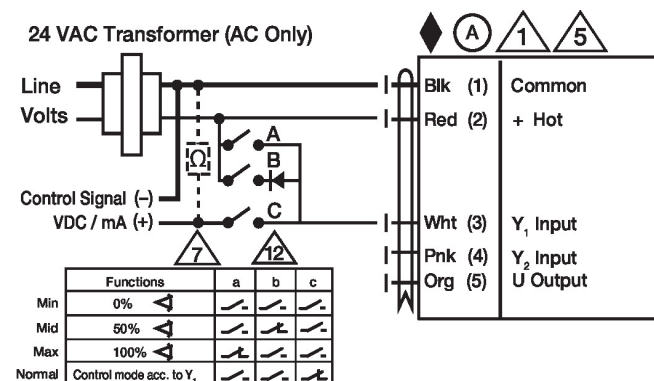
à 3 points



VDC/mA Commande



Commande PWM



Application de contrôle ...

Dimensions

Ø 1/2" to 1.05" [12.7 to 26.67]

□ 2/5" to 1.05" [10 to 26.67]

