

Servomoteur de registre paramétrable servant au réglage des registres dans des services techniques du bâtiment

- Pour clapets jusqu'à environ: 4 m²
- Couple du moteur 20 Nm
- Tension nominale AC/DC 24 V
- Commande Modulant 0...135 Ω
- Signal de recopie 2...10 V
- pour les modèles de régulateurs : Honeywell, JCI, Sauter



Caractéristiques techniques

Valeurs électriques	
Tension nominale	AC/DC 24 V
Fréquence nominale	50/60 Hz
Plage de tension nominale	AC 19.2...28.8 V / DC 21.6...28.8 V
Puissance consommée en service	3.5 W
Puissance consommée à l'arrêt	1.25 W
Puissance consommée pour dimensionnement des câbles	6 VA
Raccordement d'alimentation / de commande	Câble 1 m, 5x 0.75 mm ²
Fonctionnement parallèle	Oui (tenir compte des données de performance)
Données fonctionnelles	
Couple du moteur	20 Nm
Couple réglable	Réduction 25%, 50%, 75%
Plage de service Y	0...135 Ω
Signal de recopie U	2...10 V
Info. sur le signal de recopie U	Max. 0.5 mA
Signal de recopie U variable	Début 0.5...8 V Fin 2.5...10 V
Précision de la position	±5%
Sens de déplacement du moteur à mouvement	sélectionnable avec interrupteur 0/1
Note relative au sens de déplacement	Y.. (5 Nm)
Sens de déplacement réglable	Sélectionnable à travers l'attribution de contact
Commande manuelle	avec bouton-poussoir, verrouillable
Angle de rotation	Max. 95°
Note relative à l'angle de rotation	peut être limité des deux côtés à l'aide des butées mécaniques réglables
Temps de course	150 s / 90°
Temps de course réglable	90...350 s
Plage de réglage d'adaptation	manuel
Variable de plage de réglage d'adaptation	Aucune action Adaptation lors de la mise sous tension Adaptation après avoir appuyé sur le bouton de débrayage manuel
Commande forcée	MAX (position maximale) = 100% MIN (position minimale) = 0%
Commande forcée réglable	MAX = (MIN + 32%)...100% MIN = 0%...(MAX - 32%)

Caractéristiques techniques

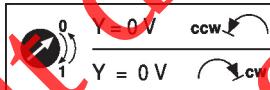
Données fonctionnelles	Niveau sonore, moteur	45 dB(A)
Mechanical interface	Noix d'entraînement universelle réversible 10...20 mm	
Indication de la position	Mécanique, enfichable	
Données de sécurité	Classe de protection CEI/EN	III, Basse Tension de sécurité (SELV)
Bloc d'alimentation UL	Class 2 Supply	
Indice de protection IEC/EN	IP54	
Indice de protection NEMA/UL	NEMA 2	
Enclosure	Boîtier UL de type 2	
CEM	CE according to 2014/30/EU	
Certification CEI/EN	IEC/EN 60730-1 et IEC/EN 60730-2-14	
UL Approval	ULUs selon UL 60730-1A, UL 60730-2-14 et CAN/CSA E60730-1.02 Le marquage UL sur le servomoteur dépend du site de production, le dispositif est conforme UL dans tous les cas	
Test d'hygiène	Conformément à la norme VDI 6022 Partie 1/ SWKI VA 104-01, nettoyable et désinfectable, faibles émissions	
Type d'action	Type 1	
Tension d'impulsion assignée d'alimentation/ de commande	0.8 kV	
Degré de pollution	3	
Humidité ambiante	Max. 95% RH, sans condensation	
Température ambiante	-30...50°C [-22...122°F]	
Température d'entreposage	-40...80°C [-40...176°F]	
Entretien	sans entretien	
Poids	Poids	1.0 kg

Consignes de sécurité



- Cet appareil a été conçu pour une utilisation dans les systèmes fixes de chauffage, de ventilation et de climatisation. Par conséquent, elle ne doit pas être utilisée à des fins autres que celles spécifiées, en particulier dans les avions ou dans tout autre moyen de transport aérien.
- Application extérieure : possible uniquement lorsqu'aucun(e) eau (de mer), neige, glace, gaz d'isolation ou agressif n'interfère directement avec le dispositif et lorsque les conditions ambiantes restent en permanence dans les seuils, conformément à la fiche technique.
- L'installation est effectuée uniquement par des spécialistes agréés. Toutes réglementations légales ou institutionnelles relatives au montage doivent être observées durant l'installation.
- Il est uniquement possible d'ouvrir l'appareil sur le site du fabricant. Il ne contient aucune pièce pouvant être remplacée ou réparée par l'utilisateur.
- Le câble électrique ne doit pas être démonté.
- Pour calculer le couple requis, on prendra en compte les spécifications fournies par les fabricants de registres concernant la section transversale et la conception ainsi que la situation d'installation et les conditions de ventilation.
- L'appareil contient des composants électriques et électroniques, par conséquent, ne doit pas être jeté avec les ordures ménagères. La législation et les exigences en vigueur dans le pays concerné doivent absolument être respectées.

Caractéristiques du produit

Fonctionnement selon	Le servomoteur est commandé par un signal de commande standard de 0...135 Ω et se positionne en fonction du signal de commande. La mesure de tension U est utilisée pour l'affichage électrique de la position du registre 0...100 % et comme signal de commande pour d'autres servomoteurs.
Servomoteurs paramétrables	Les paramètres usine des servomoteurs répondent à la plupart des applications courantes. Les paramètres simples peuvent être modifiés grâce aux boîtiers de paramétrages Belimo MFT-P ou ZTH UE.
Montage simple	Montage simple et direct sur l'axe de registre avec une noix d'entraînement universelle, fournie avec un dispositif anti-rotation pour empêcher au servomoteur de tourner.
Poignées	Commande manuelle possible avec bouton poussoir (débrayage aussi longtemps que le bouton est enfoncé ou reste bloqué).
Angle de rotation réglable	Angle de rotation réglable avec butées mécaniques.
Sécurité de fonctionnement élevée	Le servomoteur est protégé contre les surcharges, ne requiert pas de contact de fin de course et s'arrête automatiquement en butée.
Position de départ	Lors de la première mise sous tension, c'est-à-dire lors de la mise en service, le servomoteur effectue une synchronisation. La synchronisation est à la position de départ (0%). Le servomoteur se positionne par la suite en fonction du signal de commande.
Adaptation et synchronisation	 <p>Une adaptation peut être déclenchée manuellement par une pression sur le bouton « Adaptation » ou avec le PC-Tool. Les deux butées de fin de course sont ainsi détectées lors de l'adaptation (plage de réglage complète). La synchronisation automatique est configurée après avoir appuyé sur le bouton de débrayage manuel. La synchronisation est à la position de départ (0%). Le servomoteur se positionne par la suite en fonction du signal de commande. Une plage de paramètres peut être adaptée à l'aide du PC-Tool (voir la documentation MFT-P)</p>

Accessoires

Accessoires électriques	Description	Références
Contacts auxiliaires 1x SPDT adaptable		S1A
Contacts auxiliaires 2x SPDT adaptable		S2A
Potentiomètres d'asservissement 140 Ω adaptable		P140A
Potentiomètres d'asservissement 1 kΩ adaptable		P1000A
Potentiomètres d'asservissement 10 kΩ adaptable		P10000A
Convertisseur de signal tension/courant 100 kΩ 4...20 mA, alimentation AC/DC 24 V		Z-UIC
Positionneur pour montage mural		SGA24
Positionneur pour montage encastré		SGE24
Positionneur pour montage en façade d'armoire		SGF24
Positionneur pour montage mural		CRP24-B1
Accessoires mécaniques	Description	Références
Levier de servomoteur pour noix d'entraînement standard (réversible)		AH-20
Rallonge d'axe 240 mm ø20 mm pour axe de registre ø12...21 mm CrNi		AV12-25-I
Rallonge d'axe 240 mm ø20 mm pour axe de registre ø8...22,7 mm		AV8-25
Rotule approprié pour levier du registre KH8		KG8
Rotule approprié pour levier du registre KH8 / KH10		KG10A
Levier de registre Largeur fente 8,2 mm, plage de serrage ø10...18 mm		KH8

Accessoires

	Description	Références
	Noix d' entraînement unilatéral, plage de serrage ø8...26 mm, Emballage multiple 20 pièces	K-ENSA
	Noix d' entraînement unilatéral, plage de serrage ø12...26 mm, pour axe CrNi (INOX), Emballage multiple 20 pièces	K-ENSA-I
	Noix d' entraînement réservable, plage de serrage ø10...20 mm	K-SA
	Mécanisme anti-rotation 180 mm, Emballage multiple 20 pièces	Z-ARS180
	Mécanisme anti-rotation 230 mm, Emballage multiple 20 pièces	Z-ARS230
	Adaptateurs inserts 10x10 mm, Emballage multiple 20 pièces	ZF10-NSA
	Adaptateurs inserts 12x12 mm, Emballage multiple 20 pièces	ZF12-NSA
	Adaptateurs inserts 15x15 mm, Emballage multiple 20 pièces	ZF15-NSA
	Adaptateurs inserts 16x16 mm, Emballage multiple 20 pièces	ZF16-NSA
	Kits de montage (à plat / sur le coté) Montage à plat	ZG-SMA
	Indicateur de position, Emballage multiple 20 pièces	Z-PI
	Rallonge de socle pour SM..A sur SM..AM../SMD24R	Z-SMA
Outils	Description	Références
	Boîtier de paramétrages, avec fonction ZIP USB, pour servomoteurs Belimo paramétrables et communicants, régulateur VAV et dispositifs performants HVAC	ZTH EU
	Belimo PC-Tool, Logiciel de paramétrage et diagnostics	MFT-P
	Adaptateur pour outil de réglage ZTH	MFT-C
	Câble de raccordement 5 m, A: RJ11 6/4 ZTH EU, B : prise de service 6 pôles pour appareil Belimo	ZK1-GEN
	Câble de raccordement 5 m, A: RJ11 6/4 ZTH EU, B : extrémité de fil libre pour le raccordement au bornier MP/PP	ZK2-GEN

Installation électrique

 Alimentation par transformateur d'isolement de sécurité.

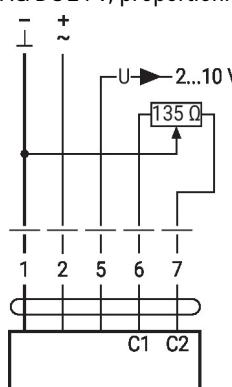
Un raccordement simultané d'autres servomoteurs est possible. Tenir compte des données de performance.

Couleurs de fil:

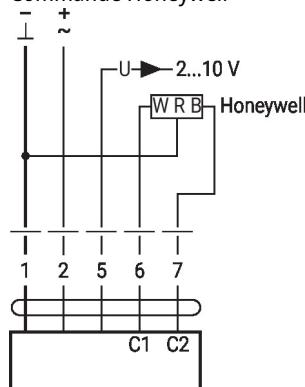
- 1 = noir
- 2 = rouge
- 5 = orange
- 6 = rose
- 7 = gris

Schémas de raccordement

AC/DC 24 V, proportionnel



Commande Honeywell

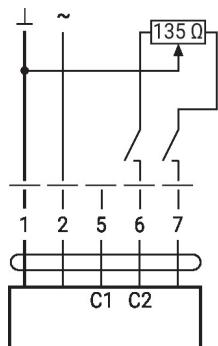


1	2	3	 0Ω	 135Ω	 	 

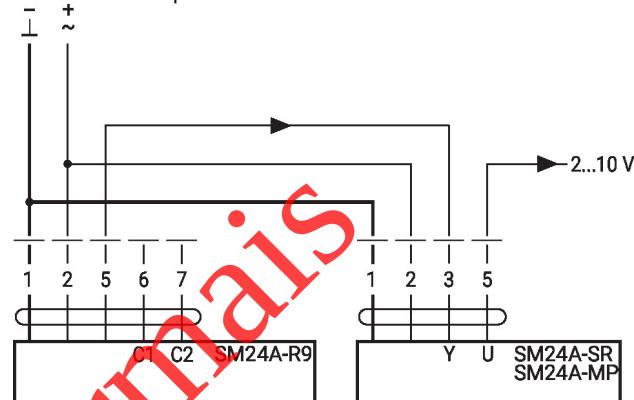
Fonctions

Câblage avec valeurs basiques (fonctionnement classique)

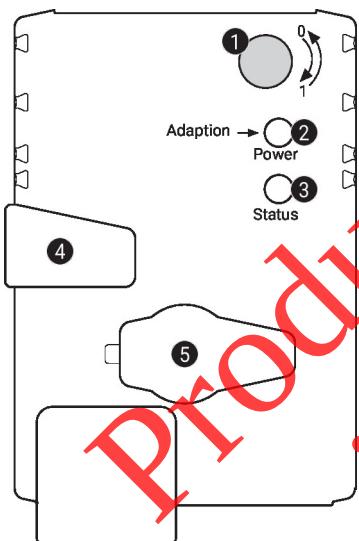
Commande forcée avec contacts relais AC 24 V



Fonctionnement primaire/secondaire



Éléments d'affichage et de commande



- 1 Commutateur de sens de rotation**
Commutation : Le sens de rotation s'inverse
- 2 Bouton-poussoir et affichage LED en vert**
Off : Pas d'alimentation ou panne en fonctionnement
On : Appuyer sur ce bouton : déclenche l'angle de rotation, suivi du mode standard
- 3 Bouton-poussoir et affichage LED en jaune**
Off : Mode standard
On : Adaptation or synchronisation process active
Appuyer sur ce bouton : Aucun fonctionnement
- 4 Bouton de débrayage manuel**
Appuyer sur ce bouton : Le servomoteur débraie, le moteur s'arrête, commande manuelle possible
Relâcher le bouton : Le moteur embraie, la synchronisation démarre, suivi du mode standard
- 5 Prise de service**
Pour connecter les outils de configuration et de service
- Contrôler le raccordement électrique**
- 2 Off et 3 On** Erreur de câblage possible dans l'alimentation électrique

Service

Raccordement des outils

Le servomoteur peut être paramétré par le PC-Tool et le ZTH EU via la fiche de service.

Raccordement de ZTH EU / PC-Tool



Dimensions

Longueur d'axe

	Min. 48
	Min. 20



Plage de fixation

10...20	10...20	≥10	≤20
CrNi (INOX)	12...20	≥10	≤20

Lors de l'utilisation d'un axe rond constitué de CrNi (INOX) : ø12...20 mm

