

Válvula presión-independiente, 2 vías, Rosca interna, (EPIV)

- Tensión nominal AC/DC 24 V
- Control Proporcional, Con comunicación, Híbrido



5-year warranty



Nota: Debido a un problema con el proveedor, algunas cubiertas del actuador NEMA 4 se suministrarán en gris en lugar de naranja hasta nuevo aviso. Este cambio garantiza un envío ininterrumpido y las mismas propiedades de protección y especificaciones del producto.

## Índice de modelos

Tipo	DN
EP050+AKRX-E N4	1/2" [20]

## Datos técnicos

<b>Datos eléctricos</b>	Tensión nominal	AC/DC 24 V
	Frecuencia nominal	50/60 Hz
	Rango de tensión nominal	AC 19.2...28.8 V / DC 21.6...28.8 V
	Consumo de energía en funcionamiento	6 W
	Power consumption in rest position	5 W
	Consumo de energía para dimensionado de cables	12 VA
	Conexión de la alimentación / control	cable 3 ft. [1 m], 6 x 0.75 mm <sup>2</sup>
	Conductores, cables	Alimentación AC/DC 24 V: longitud del cable <100 m
	Longitud del cable	3 ft [1 m]
	Conexión eléctrica	Cable plenum de 18 AWG
<b>Data bus communication</b>	Control mediante comunicación	BACnet MS/TP Modbus RTU MP-Bus
<b>Datos de funcionamiento</b>	Tamaño de válvula [mm]	0.5" [20]
	Margen de trabajo Y	2...10 V
	Margen de trabajo Y variable	0.5...10 V
	Nota sobre el rango de operación Y	4...20 mA con ZG-R01 (resistor de 500 Ω, 1/4 W)
	Impedancia de entrada	100 kΩ (0.1 mA), 500 Ω
	Modos de operación opcional	VCC variable
	Señal de salida (posición) U	2...10 V
	Nota sobre la señal de salida U	Máx. 1 mA
	Señal de posición U variable	VCC variable
	Establecimiento de la posición de seguridad	NC/NA o ajustable 0...100% (selector rotativo POP)
	Tiempo de puenteo (PF) variable	0...10 s
	Tiempo de giro (motor)	90 s
	Tiempo de giro a prueba de fallos	<35 s
	Nivel de potencia de sonido del motor	45 dB(A) dB(A)

**Datos técnicos**

<b>Datos de funcionamiento</b>	Nivel de ruido, función de protección a prueba 61 dB(A) de fallas	
	V'max ajustable	25...100% del V'nom
	Precisión de control	±5% (de 25...100% del V'nom)
	Mínimo Flujo controlable	1% del V'nom
	Configuración	a través de NFC, Belimo Assistant 2
	Ruta de mam	agua fría o caliente, hasta un 60% de glicol como máximo (circuito abierto / vapor no permitido)
	Temperatura del fluido	14...250°F [-10...120°C]
	Presión de cierre Δps	200 psi
	Nota sobre la presión diferencial	5...50 psi o 1...50 psi, véase la tabla de reducción de flujo en la documentación técnica
	Característica de flujo	de igual porcentaje o lineal
	Clasificación de presión corporal	360 psi
	Tasa de fuga	Sello hermético (aire)
	GPM	6.6
	Conexión a tubería	Rosca interna NPT (hembra)
	Orientación de instalación	vertical a horizontal (con respecto al vástago)
	Nombre del edificio/Proyecto	sin mantenimiento
	Palanca	botón externo
	Longitud de entrada para cumplir con la precisión de medición especificada	≥ a 0 x DN (según EN1434-4:2022)
<b>Datos de medición</b>	Valores de medición	Caudal
	Sensor de temperatura	Pt1000 - EN 60751, tecnología de 2 hilos, conectados sin posibilidad de separación integrado en el sensor de flujo
<b>Medición de la temperatura</b>	Precisión de la medición de la temperatura absoluta	32.6°F @ 50°F [± 0.35°C @ 10°C] (Pt1000 EN60751 Class B)
		33°F @ 140°F [± 0.6°C @ 60°C] (Pt1000 EN60751 Class B)
<b>Medición de flujo</b>	Principio de medida	Medición del flujo ultrasónico
	Flujo de precisión de medición	±2%
	Mín. caudal medible	0,5% del V'nom
	Repetibilidad de la medición	±0,5% (Flujo)
	Tecnología del sensor	Ultrasónico con compensación de glicol y temperatura
<b>Datos de seguridad</b>	Grado de protección NEMA/UL	NEMA 4
	Carcasa	UL Enclosure Type 4
	Directiva de equipos a presión	CE según 2014/68/UE
	Norma de Calidad	ISO 9001
	UL 2043 Compliant	Adecuado para su uso en cámaras de aire según la Sección 300.22(C) de la NEC y la Sección 602 de la IMC
	Tensión de resistencia a los impulsos	0.8 kV
	Humedad ambiente	Máx. 100% RH
	Temperatura ambiente	-22...122°F [-30...50°C]
	Temperatura de almacenamiento	-40...176°F [-40...80°C]
<b>Materiales</b>	Cuerpo de la válvula	Forged brass, nickel-plated
	Acabado del cuerpo	niquelado

**Datos técnicos**

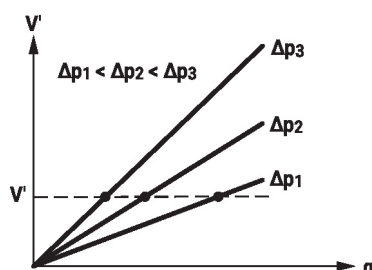
<b>Materiales</b>	Tubo de medición del caudal	Forged brass, nickel-plated
	Centro de descarga	Acero inoxidable
	Eje	acero inoxidable
	Sello del eje	EPDM (lubricado)
	Asiento	PTFE
	Disco caracterizado	TEFZEL®
	Junta tórica	EPDM
	Bola	acero inoxidable
<b>Términos</b>	Abreviaturas	POP = posición sin tensión / establecimiento de la posición de seguridad PF = Tiempo de demora con fallo de alimentación / tiempo de puenteo

**Características del producto**

**Modo de funcionamiento** El dispositivo para funcionamiento en HVAC está formado por tres componentes: la válvula de control caracterizado (CCV), el tubo de medición con medidor de flujo y el propio actuador. El flujo máximo ajustado ( $V'max$ ) se asigna a la señal de control máxima (normalmente 100%). El dispositivo para funcionamiento en HVAC se puede controlar mediante señales de comunicación. El sensor detecta el fluido en el tubo de medición y se aplica como valor de flujo. El valor de medición se balancea con el valor de referencia. El actuador corrige la desviación modificando la posición de la válvula. El ángulo de giro  $\alpha$  varía de acuerdo con la presión diferencial a través del elemento de control (consulte las curvas de la tasa de flujo). Con el voltaje de alimentación se cargarán los capacitores integrados.

Al interrumpirse el voltaje de alimentación, la válvula se mueve hasta la posición de seguridad seleccionada mediante la energía eléctrica almacenada.

**Medición de flujo** Todas las tolerancias de flujo son a 68 °F [20°C] y agua.

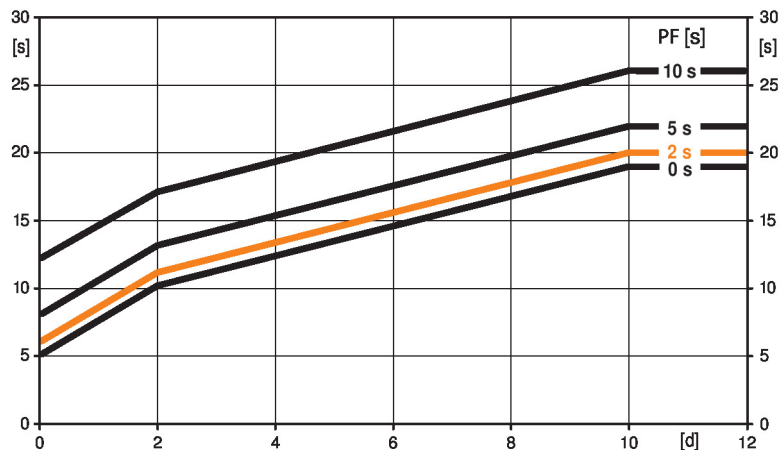
**Curvas de tasa de flujo**


**Características del producto**
**Tiempo de precarga (puesta en marcha)**

Los actuadores con condensadores requieren un tiempo de precarga. Este tiempo se utiliza para cargar los condensadores a un nivel de voltaje utilizable. Esto garantiza que, en caso de interrupción de la alimentación, el actuador se pueda mover en cualquier momento desde su posición actual hasta la posición de seguridad preestablecida.

La duración del tiempo de carga previa depende principalmente de los siguientes factores:

- Duración de la interrupción de la alimentación
- Tiempo de retardo de PF (tiempo de puenteo)

**Tiempo de precarga usual**


[d] = Interrupción de voltaje en días

[s] = Tiempo de precarga en segundos

PF[s] = Tiempo de puenteo

Ejemplo de cálculo: con una interrupción de voltaje de 3 días y un tiempo de puenteo (PF) establecido en 5 s, el actuador necesita un tiempo de precarga de 14 s después de que se haya vuelto a conectar el voltaje (véase el gráfico).

PF [s]	[d]				
	0	1	2	7	≥10
0	5	8	10	15	19
2	6	9	11	16	20
5	8	11	13	18	22
10	12	15	17	22	26
[s]					

**Condiciones de entrega (condensadores)**

El actuador se descarga por completo después de la entrega de fábrica, por eso es necesaria una carga previa de aproximadamente 20 s antes de la puesta en funcionamiento inicial para que los condensadores alcancen el nivel de voltaje necesario.

**Tiempo de puenteo**

Las interrupciones de voltaje pueden puentearse hasta 10 s como máximo.

En caso de que se produzca una interrupción de la alimentación, el actuador se mantendrá fijo de acuerdo con el tiempo de puenteo establecido. Si la interrupción de voltaje es superior al tiempo de puenteo establecido, el actuador se moverá hasta la posición de seguridad seleccionada.

El tiempo de puenteo ajustado en la fábrica es de 2 s. Este valor se puede modificar in situ durante el funcionamiento utilizando la herramienta de servicio MFT-P de Belimo.

Ajustes: el botón giratorio no se debe ajustar en la posición "PROG FAIL-SAFE".

Para los ajustes retroactivos del tiempo de puenteo con la herramienta de servicio MFT-P de Belimo o con el dispositivo para ajustes y diagnósticos ZTH EU solo es necesario introducir los valores.

**Establecimiento de la posición de seguridad**

Se puede utilizar la posición de seguridad del botón giratorio para ajustar la posición de seguridad deseada 0...100% en incrementos del 10%. El botón giratorio siempre hace referencia al rango del ángulo de giro adaptado. En caso de que se produzca una interrupción de la alimentación, el actuador se moverá hasta la posición de seguridad seleccionada.

Ajustes: El botón giratorio debe colocarse en la posición "Herramienta" para un ajuste retroactivo de la posición de seguridad con la herramienta de servicio MFT-P de Belimo. Una vez que el botón giratorio se vuelva a establecer en el rango de 0...100%, el valor ajustado de forma manual tendrá autoridad para hacer el posicionamiento.

**Características del producto**

**Característica de control** La velocidad del fluido se mide en el elemento de medición (sistema electrónico del sensor) y se convierte en una señal de flujo.

La señal de control Y corresponde a la potencia Q a través del intercambiador, el flujo volumétrico se regula en la EPIV. La señal de control Y se convierte en una curva característica lineal y es dotada con el valor de  $V_{\max}$  como la nueva variable de referencia w. La desviación momentánea del control crea la señal de control Y1 para el actuador.

Los parámetros de control especialmente configurados, en conexión con el sensor de flujo preciso, garantizan una calidad de control estable. Sin embargo, no son adecuados para procesos de control rápidos, por ejemplo, para el control de agua potable. U5 muestra el flujo medido como voltaje (ajuste de fábrica).

Parametrización de  $V_{\max}$  con ZTH:

U5 se refiere a la  $V_{\text{nom}}$  respectiva, es decir, si  $V_{\max}$  es, por ejemplo, el 50% de  $V_{\text{nom}}$ , entonces  $Y = 10 \text{ V}$ ,  $U5 = 5 \text{ V}$ .

Parametrización de  $V_{\max}$  con PC-Tool:

En el PC-Tool, la tasa de flujo máximo a la que U5 hace referencia puede ajustarse individualmente. Si  $V_{\max}$  se modifica (p. ej. al 70% de  $V_{\text{nom}}$ ), el rango de flujo U5 también se modifica automáticamente al mismo valor (p. ej. 70% de  $V_{\text{nom}}$ :  $U5 = 10 \text{ V}$ ). Este ajuste puede revertirse si se introduce un valor manualmente (rango de flujo  $U5 = 100\%$ : U5 hace referencia a  $V_{\text{nom}}$ ).

Como alternativa, puede utilizarse U5 para mostrar el ángulo de apertura de la válvula.

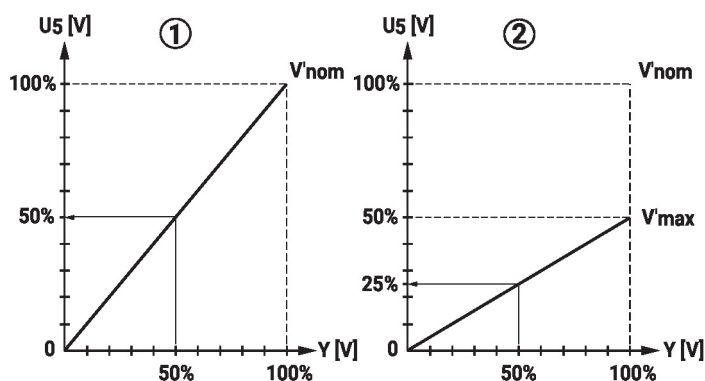
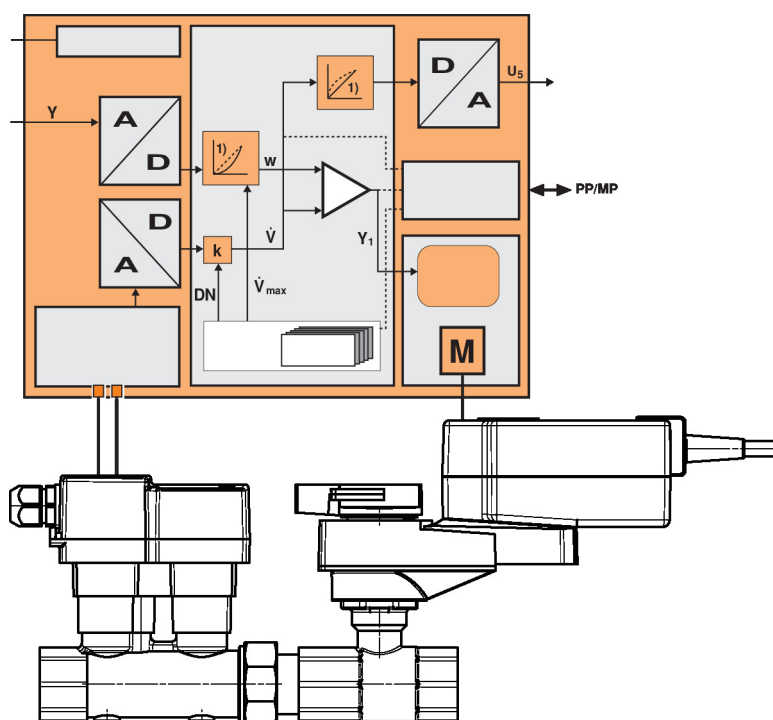


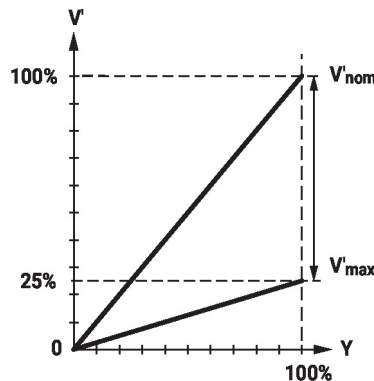
Diagrama de bloques



**Características del producto**
**Control del flujo**

$V_{nom}$  representa el máximo flujo posible.

$V_{max}$  representa la tasa de flujo máximo establecida con la señal de control DDC más alta.  $V_{max}$  puede ajustarse entre el 25% y el 100% del  $V_{nom}$ .


**Medición de temperatura del fluido**

El sensor de temperatura integrado en el sensor de flujo mide de forma continua la temperatura del medio. Este valor de medición puede consultarse mediante el sistema tipo bus o la señal de retroalimentación analógica U. Asimismo, la lectura de la temperatura actual se muestra en la Belimo Assistant App.

**Supresión de caudal residual**

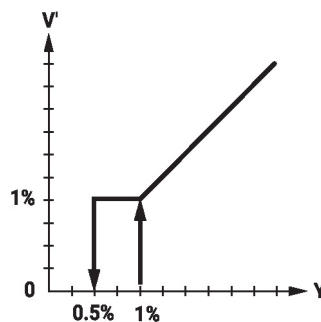
Dada la baja velocidad del flujo en el punto de apertura, el sensor no puede medirla dentro de la tolerancia necesaria. Este rango se anula de forma electrónica.

**Apertura de la válvula**

La válvula permanece cerrada hasta que el flujo requerido por la señal de control DDC se corresponde con el 1% de  $V_{nom}$ . El control junto con la característica de flujo se activa después de que este valor se haya excedido.

**Cierre de válvula**

El control junto con la característica de flujo se mantiene activo hasta alcanzar el flujo necesario de 1% del  $V_{nom}$ . Una vez que el nivel desciende por debajo de este valor, la tasa de flujo se mantiene al 1% del  $V_{nom}$ . Si el nivel desciende por debajo de una tasa de flujo del 0,5% del  $V_{nom}$  exigido por la señal de control DDC, la válvula se cerrará.


**Convertidor para sensores**

Opción de conexión para un sensor (sensor activo o contacto de conmutación). De este modo, la señal del sensor analógica puede digitalizarse fácilmente y transferirse a sistemas de bus BACnet, Modbus o MP-Bus.

**Inversión de la señal de control**

Esto puede invertirse en casos de control con señal de control analógica. La inversión provoca una alteración del comportamiento normal, es decir, con una señal de control del 0%, la regulación es igual a  $V_{máx}$ , y la válvula se cierra con una señal de control del 100%.

**Equilibrado hidráulico**

Con las herramientas de Belimo, puede ajustarse el flujo máximo (equivalente al requisito del 100%) in situ de un modo sencillo y confiable en tan solo unos pasos. Si el dispositivo está integrado en el sistema de administración, el balanceo puede llevarse a cabo directamente mediante dicho sistema de administración.

**Combinación analógica - con comunicación (modo híbrido)**

Se puede utilizar BACnet, Modbus o MP-Bus para la retroalimentación de posición con comunicación con el control convencional mediante una señal de control analógica DDC.

**Características del producto**

<b>Aplicación</b>	Para sistemas de agua fría y caliente cerrados
<b>Accionamiento manual</b>	Es posible el control manual temporal con el botón. La caja de engranajes estará desbloqueada y el actuador desacoplado mientras se presione el botón.

**Accesorios**

Herramientas	Descripción	Tipo
	Belimo Assistant Link Convertidor Bluetooth y USB a NFC y MP-Bus para dispositivos configurables y con comunicación	LINK.10

**Instalación eléctrica**

**Alimentación del transformador de aislamiento.**

El cableado de la línea para BACnet MS/TP / Modbus RTU debe llevarse a cabo de acuerdo con las normas aplicables RS485.

**Modbus / BACnet:** la alimentación y la comunicación no son un contacto seco galvánico. El COM y la toma de tierra de los dispositivos deben estar conectados.

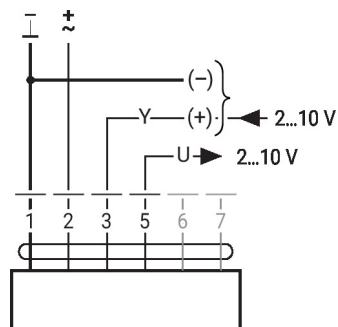
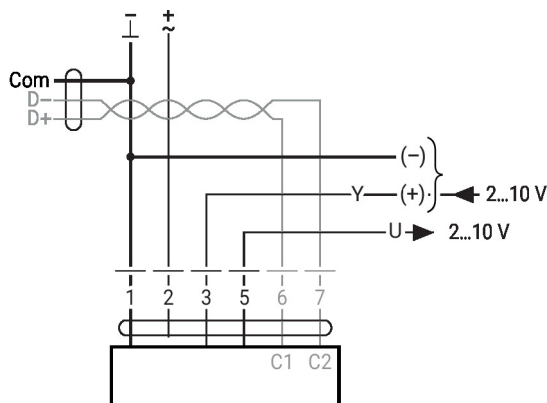
**Salida analógica:** en el sensor de flujo hay disponible una salida analógica (cable 5). Se puede seleccionar como 0...10 V, 0.5...10 V, 2...10 V o definido por el usuario. Por ejemplo, la tasa de flujo o la temperatura del sensor de temperatura (Pt1000 - EN 60751, tecnología de 2 hilos) se puede emitir como valor analógico.

**Colores de cable:**

- 1 = negro
- 2 = rojo
- 3 = blanco
- 5 = naranja
- 6 = rosa
- 7 = gris

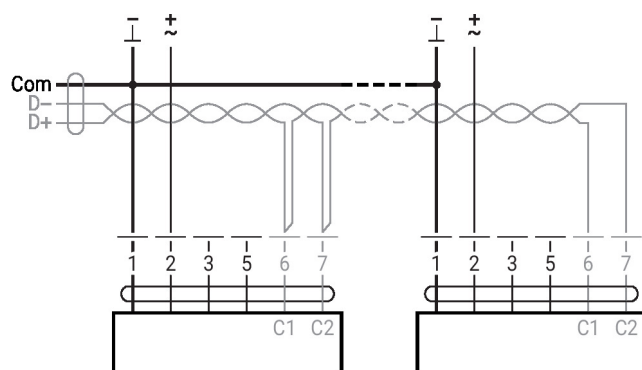
**Funciones:**

- C1 = D- (cable 6)
- C2 = D+ (cable 7)

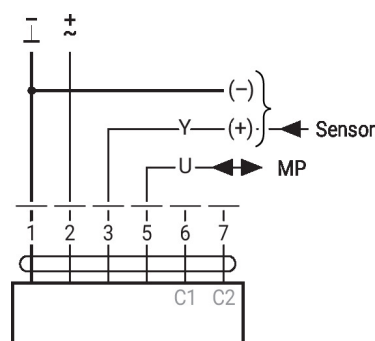
**AC/DC 24 V, modulante**

**Modbus RTU / BACnet MS/TP con valor de referencia analógico (funcionamiento híbrido)**


## Instalación eléctrica

BACnet MS/TP/Modbus RTU

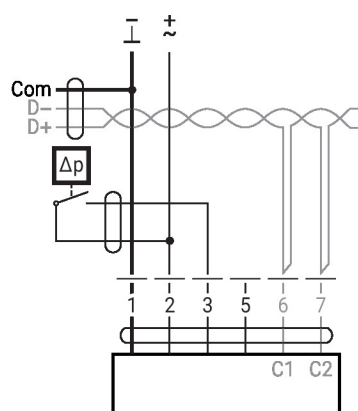


MP-Bus



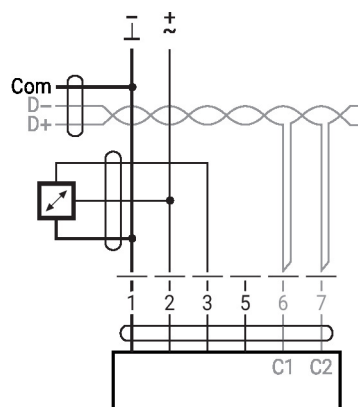
## Convertidor para sensores

Conexión con contacto de conmutación, p. ej., interruptor de presión diferencial



Requisitos del contacto de conmutación: El contacto de conmutación debe poder conmutar con precisión una corriente de 16 mA con 24 V.

Conexión con sensor activo, p. ej., 0...10 V a una temperatura de 0...50 °C



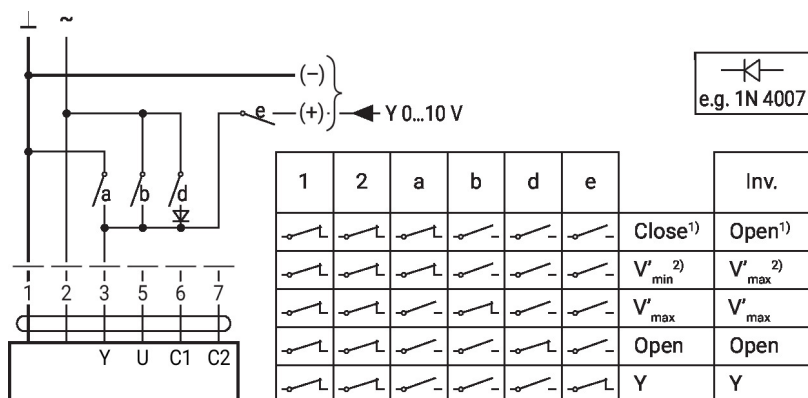
Rango de voltaje posible: 0...32 V  
Resolución 30 mV



Otras instalaciones eléctricas

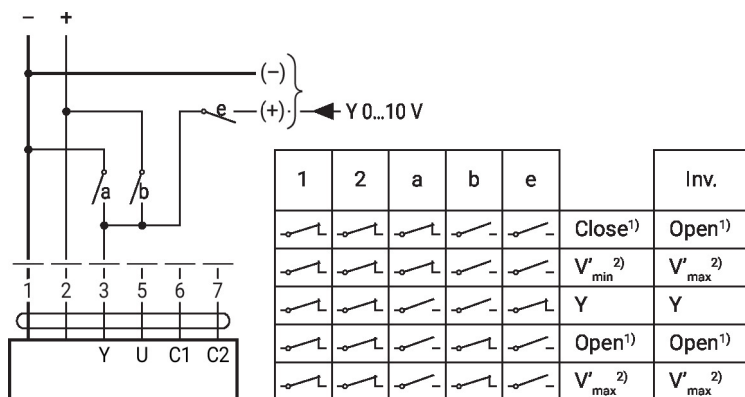
Funciones con parámetros específicos (configuración necesaria)

Control de sobremando y limitación con AC 24 V y contactos de relé (con control convencional o modo híbrido)



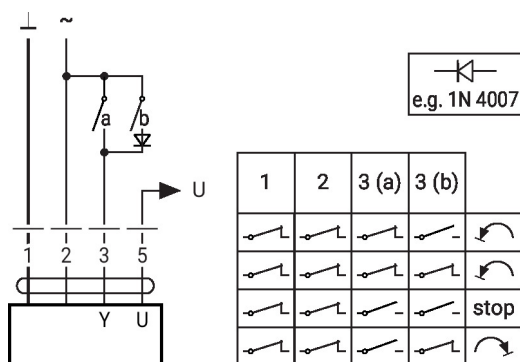
1) Control de posición  
2) Control de flujo  
Inv. = señal de control invertida

Control de sobremando y limitación con DC 24 V y contactos del relevador (con control convencional o modo híbrido)



1) Control de posición  
2) Control de flujo  
Inv. = señal de control invertida

Control de 3 puntos con AC 24 V

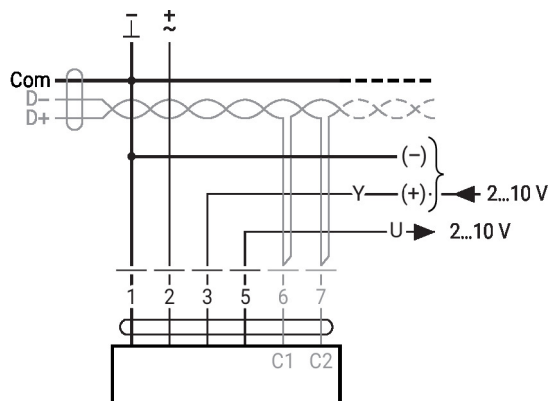


Control de posición: 90° = 100 s  
Control de flujo: Vmax = 100s

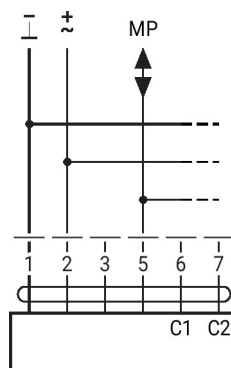
## Otras instalaciones eléctricas

### Funciones con parámetros específicos (configuración necesaria)

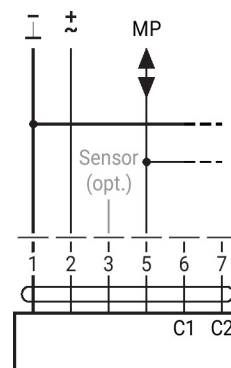
BACnet MS/TP / Modbus RTU con valor de referencia analógico (modo híbrido)

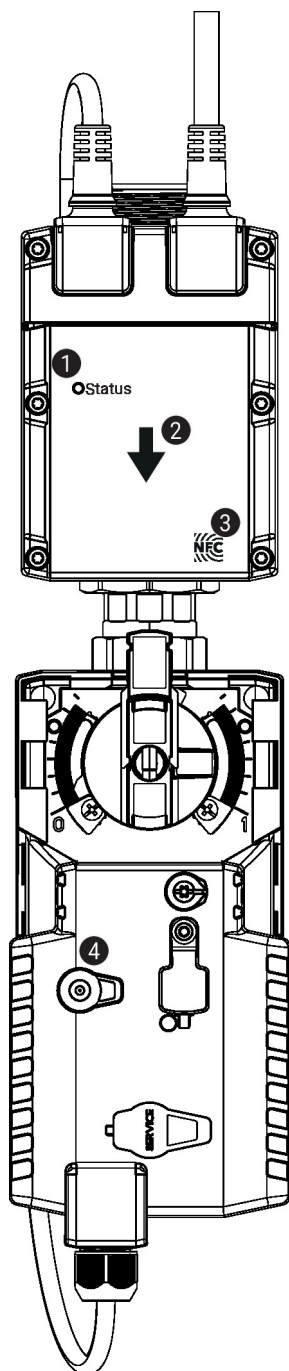


MP-Bus, alimentación mediante una conexión a 3 cables



MP-Bus con conexión a 2 cables, fuente de alimentación local



**Controles de funcionamiento e indicadores**

**1 Pantalla LED verde**

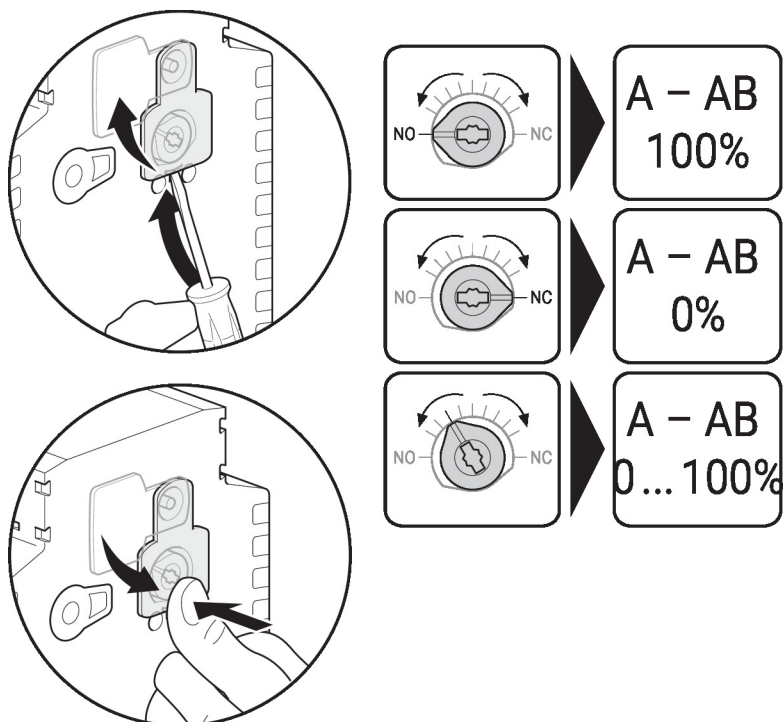
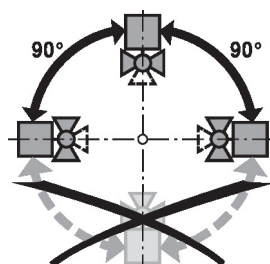
Encendido:	Dispositivo iniciando
Apagado:	Sin alimentación o error de cableado
Intermitencia:	En funcionamiento (voltaje ok)

**2 Dirección de flujo**
**3 Interfaz NFC**
**4 Botón de desenganche del engranaje**

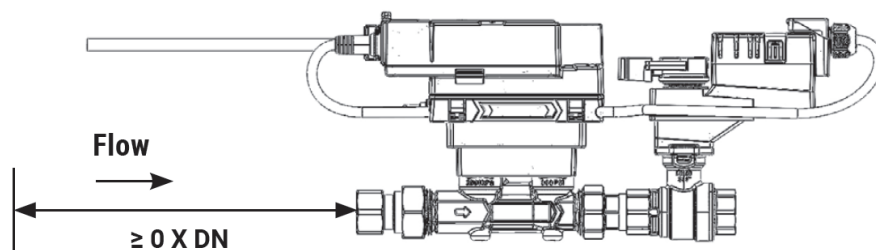
Pulsar botón:	Desenganche del engranaje, parada del motor, control manual posible
Soltar botón:	Enganche del engranaje, modo estándar. El dispositivo realiza la sincronización.

**Controles de funcionamiento e indicadores**
**Establecimiento de la posición de seguridad**

Establecimiento de la posición de seguridad (POP)


**Notas de instalación**
**Orientación de instalación permisible**


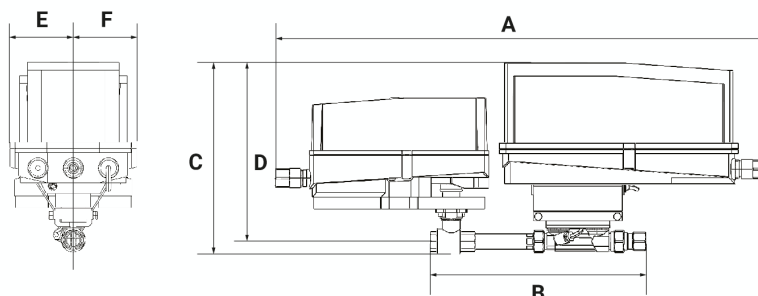
- Limpieza de tuberías** Antes de instalar la válvula, debe limpiarse a fondo el circuito para eliminar las impurezas.
- Prevención de estrés** La válvula no debe someterse a un estrés excesivo causado por las tuberías o los accesorios.
- Sección de entrada** No existen requisitos en cuanto a secciones de entrada rectas antes del sensor de flujo. El producto ha sido probado y cumple los requisitos de la norma EN1434-4:2022



- Instalación split** La combinación de actuador y válvula puede montarse separada del sensor de flujo. Debe respetarse el sentido del flujo de ambos componentes.

**Notas generales**

- Selección de válvula** La válvula se determina utilizando la tasa de flujo máximo necesario V'max.  
No se requiere el cálculo del valor Kvs.  
V'max = 30...100% del V'nom  
Si no hay datos hidráulicos disponibles, puede seleccionarse el mismo DN de la válvula como diámetro nominal del intercambiador de calor.
- Comportamiento en caso de fallo del sensor** En caso de que haya un error en el sensor de flujo, la EPIV pasará del control de flujo al control de posición.  
En cuanto desaparezca el error, la EPIV volverá al ajuste de control normal.

**Dibujos dimensionales**


Tipo		DN		Peso	
EP050+AKRX-E N4		1/2" [20]		12 lb [5.4 kg]	
A	B	C	D	E	F
26.6" [675]	12.0" [305]	10.2" [260]	9.5" [241]	3.4" [86]	3.4" [86]