

MFT/programable, Sin función de seguridad,
120 V



2 años garantía

Datos técnicos

| | | |
|-------------------------|--|---|
| Datos eléctricos | Tensión nominal | AC 120 V |
| | Frecuencia nominal | 50/60 Hz |
| | Rango de tensión nominal | AC 96...132 V |
| | Transformer sizing | 240 VA |
| | Consumo de corriente | 2 A |
| | Contacto auxiliar | 2 x SPDT, 1 mA...5 A (3 A inductivo), DC 5 V...AC 250 V, 1 x 3° / 1 x 87° |
| | Capacidad de conmutación de los contactos auxiliares | 1 mA...5 A (3 A inductivo), DC 5 V...AC 250 V |
| | Conexión eléctrica | Bloques de terminales |
| | Protección de sobrecarga | Corte 135°C con protección térmica |
| | Internal Humidity Control | resistive heating element |
| Datos de funcionamiento | Par de giro del motor | [1000 Nm] |
| | Margen de trabajo Y | 2...10 V |
| | Impedancia de entrada | 100 kΩ |
| | Señal de salida (posición) U | 2...10 V |
| | Nota sobre la señal de salida U | Máx. 0,5 mA |
| | Señal de posición U variable | VCC variable |
| | Sentido del movimiento del motor | se puede seleccionar con el interruptor 0/1 |
| | Palanca | Reductor manual |
| | Ángulo de giro | 90° |
| | Tiempo de giro (motor) | 59 s |
| | Duty cycle value | 75% |
| | Nivel de ruido, motor | 45 dB(A) |
| | Indicador de posición | indicador de cúpula montado en la parte superior |
| Datos de seguridad | Grado de protección IEC/EN | IP66/67 |
| | Grado de protección NEMA/UL | NEMA 4X |
| | Recinto | UL Enclosure Type 4X |
| | Listado de agencias | ISO, CE, cCSAus |
| | Norma de Calidad | ISO 9001 |
| | Humedad ambiente | Máx. 100% RH |
| | Temperatura ambiente | -22...149°F [-30...65°C] |
| | Temperatura de almacenamiento | -40...176°F [-40...80°C] |
| | Nombre del edificio/Proyecto | sin mantenimiento |

Datos técnicos

| | | |
|-------------------|------------------------|---|
| Peso | Peso | 75 lb [34 kg] |
| Materiales | Material de la carcasa | fundición de aluminio |
| | Gear train | kits de engranajes de acero de alta aleación, con autobloqueo |

Características del producto

| | |
|-------------------|---|
| Aplicación | Los actuadores de la serie SY son dispositivos de potencia fraccionada y utilizan fuentes de alimentación de onda completa. Observe los requisitos de dimensionamiento de cables y transformadores. Los modelos proporcionales NO PUEDEN conectarse a fuentes de alimentación de actuador de acoplamiento directo (AF, AM, GM... etc.) de Belimo ni a ningún tipo de dispositivo de media onda. DEBE utilizar un transformador o una fuente de alimentación independiente y dedicada para alimentar el actuador SY. No conecte otros equipos de automatización a la fuente de alimentación SY dedicada. DEBE usar cuatro cables (más una tierra) para controlar un actuador SY de control proporcional (consulte la sección Cableado SY). |
|-------------------|---|

Accesorios

| | | |
|------------------------------|--|-----------------|
| Pasarelas | Descripción | Tipo |
| | Pasarela MP a BACnet MS/TP | UK24BAC |
| | Pasarela MP a Modbus RTU | UK24MOD |
| | Pasarela MP a LonWorks | UK24LON |
| Accesorios eléctricos | Descripción | Tipo |
| | Desconexión eléctrica local para actuador de la serie SY4...12, AC 120 V, MFT | HOA-120VMFT |
| | Herramienta de servicio, con función ZIP-USB, para actuadores Belimo parametrizables y con comunicación, controlador de cajas VAV y dispositivos para funcionamiento en HVAC | ZTH US |
| | Sistema de reserva de batería para actuador de la serie SY7...12, AC 120 V, on/off | EXT-NSV-B05-120 |
| Herramientas | Descripción | Tipo |
| | Cable de conexión 10 ft [3 m], A: RJ11 6/4 ZTH EU, B: Weidmüller de 3 polos y conexión de la alimentación | ZK4-GEN |
| | Herramienta de servicio, con función ZIP-USB, para actuadores Belimo parametrizables y con comunicación, controlador de cajas VAV y dispositivos para funcionamiento en HVAC | ZTH US |

Instalación eléctrica

Notas de instalación


No cambie el ajuste de sensibilidad o del interruptor DIN con energía aplicada.



El cableado "-" de la fuente de alimentación Común/Neutro y de la señal de control a Común está prohibido. Los terminales 4 y 6 deben cablearse por separado.



Deben utilizarse relés de aislamiento cuando se conectan en paralelo varios actuadores utilizando entradas de señales de control común. Los relés deben ser DPDT.



En aplicaciones paralelas se requieren relés de aislamiento. La razón por la que las aplicaciones paralelas necesitan relés de aislamiento es que el motor usa dos juegos de devanados, uno para cada dirección. Cuando uno se energiza para girar el actuador en una dirección específica, se genera un voltaje en el otro a causa del campo magnético creado por el primero. Esto se llama fuerza contra-electromotriz (FCE). No representa un problema con un actuador, ya que el voltaje generado en el segundo devanado no está conectado a nada, por lo que no hay flujo. En aplicaciones paralelas sin aislamiento, esta tensión FCE energiza el devanado al que está conectado en los otros actuadores del sistema, los actuadores intentan girar en ambas

