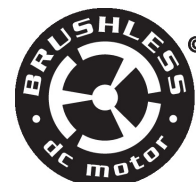




L'image peut différer du produit



garantie de 5 ans



Données 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	8.5 W
	Consommation d'énergie en position d'arrêt	3 W
	Dimensionnement du transformateur	8.5 VA
	Connexion d'alimentation / de commande	câble 3 ft. [1 m], 6x 0.5 mm ²
	Fonctionnement en parallèle	Oui (tenir compte des données de rendement)
	Connexion électrique	Câble d'appareil 18 AWG, connecteur de conduit de 1/2 po NPT et prise RJ45 (Ethernet)
	Protection contre les surcharges	électronique sur toute la rotation de 0...90°

Communication par bus de données	Communicant	Nuage BACnet/IP Modbus TCP
	Nombre de nœuds	BACnet / Modbus voir description de l'interface

Données fonctionnelles	Couple du moteur	180 in-lb [20 Nm]
	Plage de fonctionnement Y	2...10 V
	Remarque relative à la plage de fonctionnement Y	Hybride via 2...10 V
	Impédance d'entrée	34 kΩ
	Plage de fonctionnement Y variable	0.5...10 V
	Précision de la position	±5%
	Sens de déplacement du moteur à mouvement	sélectionnable par montage antihoraire/horaire
	Sens de mouvement de la fonction à sûreté intégrée	réversible avec montage horaire/antihoraire
	Surpassement manuel	Manivelle hexagonale 5 mm (3/16" Allen), fournie
	Angle de rotation	90°
	Durée de course (moteur)	150 s / 90°

Données techniques

Données fonctionnelles	Durée de course réglable	70...220 s
	Durée de course à sûreté intégrée	<20 s
	Niveau sonore, moteur	45 dB(A)
	Niveau sonore, sûreté intégrée	62 dB(A)
	Adaptation de la plage de réglage	manuel
	Indication de la position	Mécanique, enfichable
Données de sécurité	Classe de protection CEI/EN	III, Basse tension de protection (SELV)
	Bloc d'alimentation UL	Alimentation de classe 2
	Indice de protection IEC/EN	IP54 lors de l'utilisation d'un capuchon de protection ou d'une bague de protection pour la prise RJ45
	Indice de protection NEMA/UL	NEMA 1
	Boîtier	UL Enclosure Type 1
	CEM	CE conformément à la norme 2014/30/EC
	Homologations	ULus selon UL60730-1A/-2-14, CAN/CSA E60730-1.02, CE selon 2014/30/UE et 2014/35/UE
	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.
	Type d'action	Type 1
	Tension de choc nominale d'alimentation/de commande	0.8 kV
	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	5.2 lb [2.4 kg]
Matériaux	Matériau de boîtier	Boîtier en acier galvanisé et en plastique

Caractéristiques du produit

Convertisseur pour capteurs Option de connexion pour deux capteurs (capteur passif, actif ou contact de commutation). Le servomoteur sert de convertisseur analogique/numérique pour la transmission du signal du capteur au système de niveau supérieur.

Caractéristiques du produit

Communication La configuration peut être effectuée par l'intermédiaire du serveur Web intégré (connexion RJ45 par un navigateur), par les protocoles de communication ou par l'entremise du Nuage. Pour plus d'informations sur le serveur Web intégré, consultez la documentation séparée.

Connexion d'égal à égal

<http://belimo.local:8080>

L'ordinateur doit être en mode DHCP.
Assurez-vous qu'une seule connexion réseau est active.

Adresse IP standard :

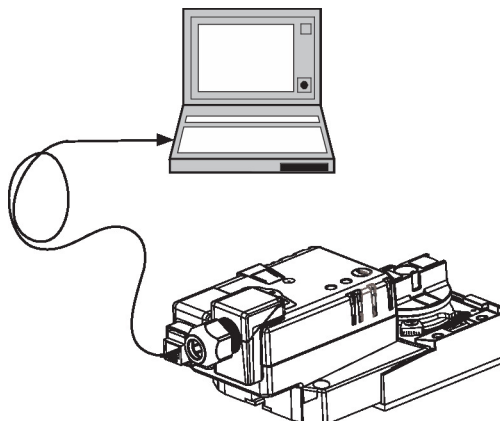
<http://192.168.0.10:8080>

Adresse IP statique

Mot de passe (lecture seule) :

Nom d'utilisateur : « guest »

Mot de passe : « guest »



Inversion du signal de positionnement Le signal de positionnement peut être inversé si un signal analogique est utilisé. L'inversion provoque le renversement du comportement standard, c'est-à-dire que pour le signal de positionnement 0 %, le servomoteur est ouvert au maximum et pour le signal de positionnement 100 %, le servomoteur est fermé.

Fixation directe simple Montage direct sur l'arbre du registre avec une bride d'entraînement universelle, fourni avec un mécanisme antirotation pour empêcher le servomoteur de tourner.

Enregistrement des données Les données enregistrées (enregistrement de données intégré pendant 13 mois) peuvent être utilisées à des fins d'analyse.
Télécharger les fichiers csv par un navigateur Internet.

Surpassement manuel Surpassement manuel possible avec bouton-poussoir (débrayage du train d'engrenages aussitôt longtemps que le bouton est enfoncé ou reste bloqué).

Angle de rotation réglable Angle de rotation réglable avec butées mécaniques.

Sécurité fonctionnelle élevée Le servomoteur est protégé contre les surcharges, ne requiert pas d'interrupteur de fin de course et s'arrête automatiquement lorsque la butée de fin de course est atteinte.

Position initiale Lors de la première mise sous tension, c'est-à-dire lors de la mise en service, le servomoteur effectue une adaptation, c'est-à-dire que la plage de fonctionnement et le signal d'asservissement de position s'ajustent à la plage de réglage mécanique.
Le servomoteur se déplace par la suite en fonction du signal de positionnement.

Adaptation et synchronisation Une adaptation peut être déclenchée manuellement en appuyant sur le bouton « Adaptation ». Les deux butées de fin de course sont ainsi détectées lors de l'adaptation (plage de réglage complète).
Le servomoteur se déplace par la suite en fonction du signal de positionnement.

Accessoires

Outils	Description	Type
	Outil de paramétrage, avec fonction ZIP USB, pour servomoteurs Belimo configurables et communicants / régulateurs VAV et dispositifs d'évaluation du système VAV	ZTH EU
	Appli Belimo Assistant lien Bluetooth et USB vers NFC et convertisseur MP-Bus pour les appareils configurables et communicants	LINK.10
Accessoires électriques	Description	Type
	Raccordement pour module RJ, Emballage multiple de 50 pièces.	Z-STRJ.1
	Câble de connexion 5 m, A : RJ11 6/4 LINK.10, B : 6 broches pour la connexion à la prise de service	ZK1-GEN

Installation électrique

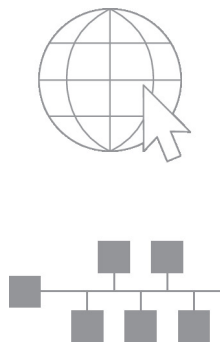
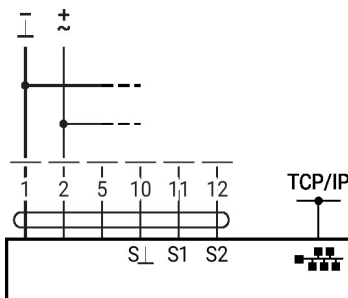

Alimentation par transformateur d'isolement.

Il est possible de raccorder en parallèle d'autres servomoteurs. Il suffit de tenir compte des données de rendement.

Couleurs des fils:

- 1 = noir
- 2 = rouge
- 5 = orange
- 10 = jaune/noir
- 11 = jaune/rose
- 12 = jaune/gris

AC/DC 24 V



Connexion avec un ordinateur bloc-notes pour la configuration et la commande manuelle par la prise RJ45.
Connexion facultative à l'aide du connecteur RJ45 (connexion directe à au bloc-notes / connexion par l'intranet ou Internet) pour accéder au serveur Web intégré

Autres installations électriques

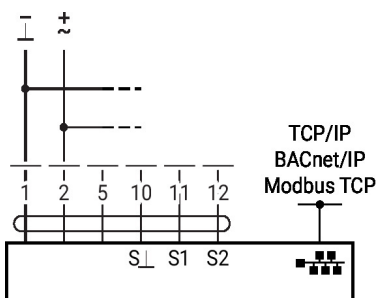

Le schéma de raccordement montre les connexions du premier capteur à la borne S1, le deuxième capteur peut être connecté de la même manière à la borne S2.

Il est possible d'utiliser en parallèle différents types de capteurs.

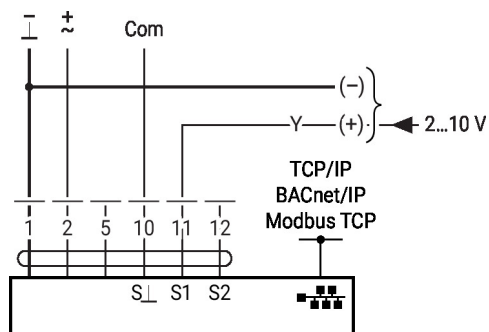
Pour le fonctionnement hybride, la borne S1 est utilisée pour le signal de positionnement Y et doit être configurée en tant que capteur actif.

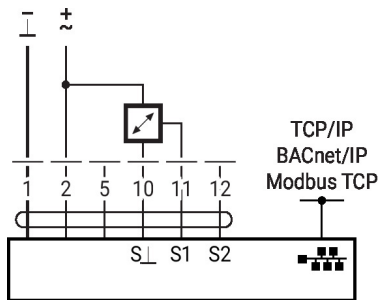
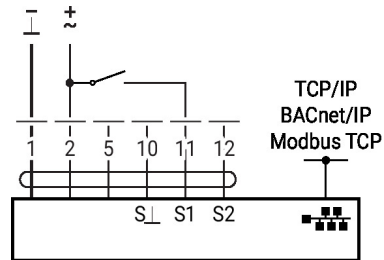
Fonctions selon des paramètres spécifiques (nécessite une configuration)

TCP/IP (nuage) / BACnet/IP / Modbus TCP



TCP/IP (nuage) / BACnet/IP / Modbus TCP avec point de consigne analogique (fonctionnement hybride)



Autres installations électriques
Connexion du capteur
Connexion des capteurs actifs

Connexion dotée d'un contact de commutation

Connexion des capteurs passifs
