

Servomoteur modulant sans sûreté intégrée personnalisable pour la commande des registres des solutions de CVCA commerciales.

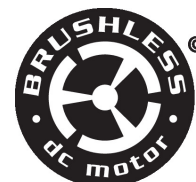
- Couple du moteur 20 Nm [180 in-lb]
- Tension nominale AC/DC 24 V
- Commande Modulant
- Position feedback 2...10 V



L'image peut différer du produit



garantie de 5 ans



## Données techniques

<b>Données électriques</b>	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	2.5 W
	Consommation d'énergie en position d'arrêt	0.4 W
	Dimensionnement du transformateur	5 VA
	Connexion électrique	Borne à visser (pour fil 26...14 AWG)
	Protection contre les surcharges	électronique sur toute la rotation de 0...95°
<b>Données fonctionnelles</b>	Couple du moteur	20 Nm [180 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
	Signal d'asservissement de position U	2...10 V
	Remarque relative au signal d'asservissement de position U	Max. 0.5 mA
	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)	90 s / 90°
	Remarque relative à la durée de course du moteur	constante, indépendante de la charge
	Durée de course réglable	90 or 150 s
	Niveau sonore, moteur	45 dB(A)
	Indication de la position	indicateur visuel réfléchissant (accrochage rapide)
<b>Données de sécurité</b>	Bloc d'alimentation UL	Alimentation de classe 2
	Indice de protection NEMA/UL	NEMA 1
	Boîtier	UL Enclosure Type 1
	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

## Données techniques

<b>Données de sécurité</b>	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.
	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
<b>Poids</b>	Poids	1.9 lb [0.86 kg]
<b>Matériaux</b>	Matériau de boîtier	UL94-5VA

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

## Caractéristiques du produit

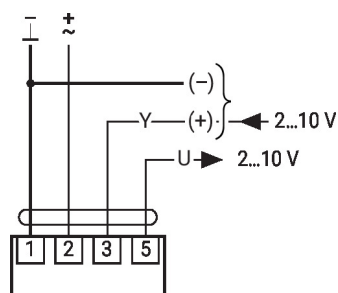
<b>Utilisation</b>	<p>Pour la modulation proportionnelle des registres de systèmes CVCA. Le dimensionnement du servomoteur devrait être fait selon les spécifications du fabricant du registre.</p> <p>Le servomoteur est fixé directement sur un axe de registre dont le diamètre peut atteindre 1,05 po à l'aide de sa bride universelle, axe à centrage automatique par défaut de 1/2". Il est impératif que les pratiques commerciales standard soient respectées pour s'assurer que les composants de connexion et les supports restent d'équerre, préservant ainsi la géométrie et les bonnes performances du produit.</p> <p>Le servomoteur fonctionne en réponse à un signal de tension de 2 à 10 VCC, ou avec l'ajout d'une résistance de 500 Ω, une entrée de commande de 4 à 20 mA provenant d'un régulateur ou d'un positionneur électronique. Un signal d'asservissement de 2 à 10 VDC est fourni pour l'indication de la position ou pour le fonctionnement primaire/secondaire.</p>
<b>Fonctionnement</b>	<p>Le servomoteur n'est pas muni d'interrupteurs de fin de course et n'en nécessite aucun, mais il est muni d'une protection électronique contre les surcharges. Lorsqu'il est correctement installé, le support doit permettre un certain flottement du servomoteur.</p> <p>La série AMB(X) offre une rotation de 95° et un indicateur visuel indique la position du servomoteur. Lorsqu'il atteint la position de fin de course du registre ou du servomoteur, le servomoteur s'arrête automatiquement. Les engrenages peuvent être débrayés manuellement avec un bouton situé sur le couvercle du servomoteur.</p> <p>Les servomoteurs AMB(X)24-SR... utilisent un moteur à courant continu sans balai et sans capteurs, qui est commandé par un circuit intégré à solution spécifique (ASIC). L'ASIC surveille et commande la rotation du servomoteur et fournit une fonction de détection de rotation numérique (DRS) pour éviter d'endommager le servomoteur en cas de calage. La consommation d'énergie est réduite en mode d'attente.</p> <p>Des contacts auxiliaires ou des potentiomètres d'asservissement complémentaires peuvent facilement être installés directement sur le corps du servomoteur afin d'assurer les fonctions de signalisation et de commutation.</p>
<b>Spécification typique</b>	<p>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 jusqu'à 1,5 po de diamètre. Les servomoteurs doivent fournir au registre une commande proportionnelle en réponse à un signal de tension de 2 à 10 V c.c. ou, avec l'ajout d'une résistance de 500 Ω, une entrée de commande de 4 à 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 inverseur et d'un surpassement manuel sur le couvercle. Le servomoteur sera fourni avec un bornier à vis pour les connexions électriques. La durée de course doit être constante et indépendante du couple. Un signal d'asservissement de 2 à 10 V c.c. doit être fourni pour l'indication de la position. 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.</p>











## Accessoires

Accessoires électriques	Description	Type
	Contact auxiliaire 2x SPDT module d'extension	S2A ZS-T
Accessoires mécaniques	Description	Type
	Bride d'entraînement réservable, plage de serrage $\varnothing 10...20$ mm	K-AM25
	Support de fixation pour AF..	K-SA
	Support de fixation pour AFB(X) / NFB(X)	ZG-100 ZG-101
	Support de fixation	ZG-103
	Support de fixation	ZG-104
	Nécessaire de fixation de la tringlerie pour installation à plat	ZG-NMA ZG-JSA-1 ZG-JSA-2 ZG-JSA-3
	Rallonge de socle pour SM..A sur SM../AM../SMD24R	Z-SMA
	Boîtier extérieur 13x8x6" [330x203x152 mm] (LxWxH)	ZS-100
	Boîtier extérieur 406 x 213 x 102 mm (L x l x H)	ZS-150
	Boîtier antidéflagrant 16x10x6.435" [406x254x164 mm] (LxWxH), UL et CSA, Classe I, zones 1 et 2, groupes B, C, D, (NEMA 7), Classe III, emplacements dangereux (classés)	ZS-260
	Boîtier extérieur 17-1/4x8-3/4x5-1/2" [438x222x140 mm] (LxWxH), NEMA 4X, avec supports de fixation	ZS-300
	Boîtier extérieur 17-1/4x8-3/4x5-1/2" [438x222x140 mm] (LxWxH), NEMA 4X, avec supports de fixation	ZS-300-5
	Rallonge d'axe 240 mm $\varnothing 20$ mm pour arbre de registre $\varnothing 8...22.7$ mm	ZS-T AV8-25
	Bras de levier de servomoteur pour noix d'entraînement standard	AH-GMA
	Clé 8 et 10 mm	TOOL-06
	Nécessaire d'accouplement	ZG-JSL
	Tringlerie RetroFIT+ de l'arbre intermédiaire avec servomoteurs rotatifs Belimo	

## Installation électrique

AC/DC 24 V, modulant



1	2	3		
		2 V		
		10 V		

## Dimensions

PC

