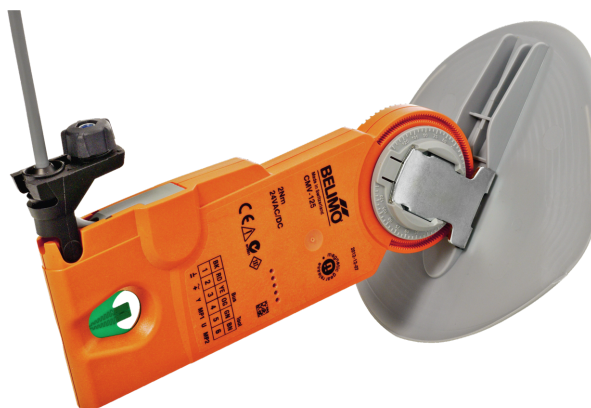


Servomoteur sans sûreté intégrée multifonction de base pour la commande des registres des solutions de CVCA commerciales.

- Couple du moteur 2 Nm [18 in-lb]
- Tension nominale AC/DC 24 V
- Commande Modulant, Communicative
- Position feedback 2...10 V



garantie de 5 ans



MP  **BUS**

L'image peut différer du produit

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 19,2...28,8 V
	Consommation d'énergie en service	1.5 W
	Consommation d'énergie en position d'arrêt	1 W
	Dimensionnement du transformateur	2 VA
	Connexion d'alimentation / de commande	câble 3 ft. [1 m], 4x 0.34 mm ²
	Connexion électrique	Câble ignifuge 18 AWG, 1 m
	Protection contre les surcharges	électronique sur toute la rotation

Communication par bus de données	Communicant	MP-Bus
---	-------------	--------

Données fonctionnelles	Couple du moteur	2 Nm [18 in-lb]
	Diamètre du conduit d'air rond	5" [DN 125]
	Plage de fonctionnement Y	2...10 V
	Impédance d'entrée	100 kΩ
	Modes de fonctionnement en option	modulant
	Signal d'asservissement de position U	2...10 V
	Remarque relative au signal d'asservissement de position U	Max. 0.5 mA
	Variante du signal d'asservissement de position U	VCC variable
	Surpassement manuel	débrayer avec l'aimant
	Durée de course (moteur)	70 s
Données de sécurité	Niveau sonore, moteur	35 dB(A)
	Indication de la position	Mécanique, enfichable (à aimant intégré pour le débrayage de l'engrenage)
	Étanchéité à l'air	Classe 2 (DIN EN 1751)
	Groupe de gestion des incendies	Lame de registre RF3 (CH)
	Classe de protection CEI/EN	III, Basse tension de protection (SELV)
	Bloc d'alimentation UL	Alimentation de classe 2
	Indice de protection NEMA/UL	NEMA 1
	Boîtier	UL Enclosure Type 1
	CEM	CE conformément à la norme 2014/30/EC
	Certification CEI/EN	IEC/EN 60730-1 et IEC/EN 60730-2-14

Données de sécurité	Signal d'asservissement de position U	2...10 V
	Remarque relative au signal d'asservissement de position U	Max. 0.5 mA
	Variante du signal d'asservissement de position U	VCC variable
	Surpassement manuel	débrayer avec l'aimant
	Durée de course (moteur)	70 s
	Niveau sonore, moteur	35 dB(A)
	Indication de la position	Mécanique, enfichable (à aimant intégré pour le débrayage de l'engrenage)
	Étanchéité à l'air	Classe 2 (DIN EN 1751)
	Groupe de gestion des incendies	Lame de registre RF3 (CH)
	Classe de protection CEI/EN	III, Basse tension de protection (SELV)

Données techniques

Données de sécurité	UL 2043 Compliant	Convient pour une utilisation dans les plénums 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
	Degré de pollution	2
	Humidité ambiante	95% max. humidité relative, sans condensation
	Température ambiante	32...122 °F [0...50°C]
	Température de stockage	-40...80°C [-40...176°F]
	Entretien	sans entretien
	Poids	0.88 lb [0.40 kg]
Matériaux	Matériau de boîtier	UL94-5VA

Notes de sécurité



- L'appareil ne doit pas être utilisé à des fins autres que celles spécifiées, surtout pas dans les avions ou dans tout autre moyen de transport aérien.
- L'installation doit être effectuée par des spécialistes agréés. Toutes les réglementations juridiques ou institutionnelles applicables doivent être respectées lors de l'installation.
- L'appareil ne doit être ouvert que dans les ateliers du fabricant. Il ne contient aucune pièce pouvant être remplacée ou réparée par l'utilisateur.
- Le câble électrique ne doit pas être débranché de l'appareil.
- L'appareil ne contient aucune pièce pouvant être remplacée ou réparée par l'utilisateur.

Caractéristiques du produit

Mode de fonctionnement	<p>Mode de commande classique :</p> <p>Le servomoteur est commandé par un signal de positionnement standard de 0...10 V DC (remarquer la plage de fonctionnement) et se positionne en fonction du signal de positionnement. La tension de mesure U sert à l'affichage électrique de la position du servomoteur de 0,5 à 100 % et comme signal de positionnement pour d'autres servomoteurs.</p> <p>Fonctionnement sur le bus :</p> <p>Le servomoteur reçoit son signal de positionnement numérique du régulateur de niveau supérieur par le bus MP et se déplace vers la position définie. Le raccordement en U sert d'interface de communication et ne fournit pas de tension de mesure analogique.</p>
Convertisseur pour capteurs	Option de connexion pour un capteur (actif ou contact de commutation). Le servomoteur MP sert de convertisseur analogique/numérique pour la transmission des signaux du capteur par le bus MP au système de niveau supérieur.
Utilisation	Débit volumétrique variable avec une variable de référence modulante, par exemple un régulateur de température ambiante, un système à commande numérique directe ou de bus, permet de ventiler des pièces ou des zones individuelles en fonction de la demande afin d'économiser l'énergie. L'entrée de la plage de fonctionnement Vmin ... Vmax peut être adaptée au régulateur de référence (commutation de mode).
Appareil configurable	Les réglages en usine des servomoteurs répondent à la plupart des utilisations courantes. Les paramètres individuels peuvent être modifiés grâce à l'appli Belimo Assistant 2 ou l'outil ZTH UE.
Fixation directe simple	Le servomoteur est monté directement sur l'arbre du registre (ø6...12.7 mm) avec la bride universelle et ensuite fixé à l'aide de la barrette antirotation afin de l'empêcher de tourner.
Surpassement manuel	Le surpassement manuel avec aimant est possible (débrayage du train d'engrenages aussi longtemps que l'aimant reste collé à son symbole). L'aimant pour le débrayage de l'engrenage est intégré à l'indicateur de position.

Caractéristiques du produit

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.

Accessoires

Outils	Description	Type
	Outil d'entretien pour la configuration avec et sans fil, fonctionnement sur place et dépannage.	Belimo Assistant 2
	Câble de connexion 5 m, A : RJ11 6/4 LINK.10, B : 6 broches pour la connexion à la prise de service	ZK1-GEN
	Câble de connexion 5 m, A : RJ11 6/4 LINK.10, B : extrémité de fil libre pour le raccordement au bornier MP/PP	ZK2-GEN
	Outil de paramétrage, avec fonction ZIP USB, pour servomoteurs Belimo configurables et communicants / régulateurs VAV et dispositifs d'évaluation du système VAV	ZTH US
	Aimant de débrayage du servomoteur, Emballage multiple de 20 pièces.	Z-MA
	Simulateur de signaux, Alimentation 120 V c.a.	PS-100
	Adaptateur pour outil de réglage ZTH	MFT-C
Passerelles	Description	Type
	Passerelle MP à BACnet MS/TP	UK24BAC
	Passerelle MP vers Modbus RTU	UK24MOD
Accessoires mécaniques	Description	Type
	Adaptateur pour tube de 1/4 po, Emballage multiple de 10 pièces.	ZPD-TA
	Dispositif de prise de pression différentielle pour VAV RetroFIT+	ZPD-RE2-SET

Installation électrique



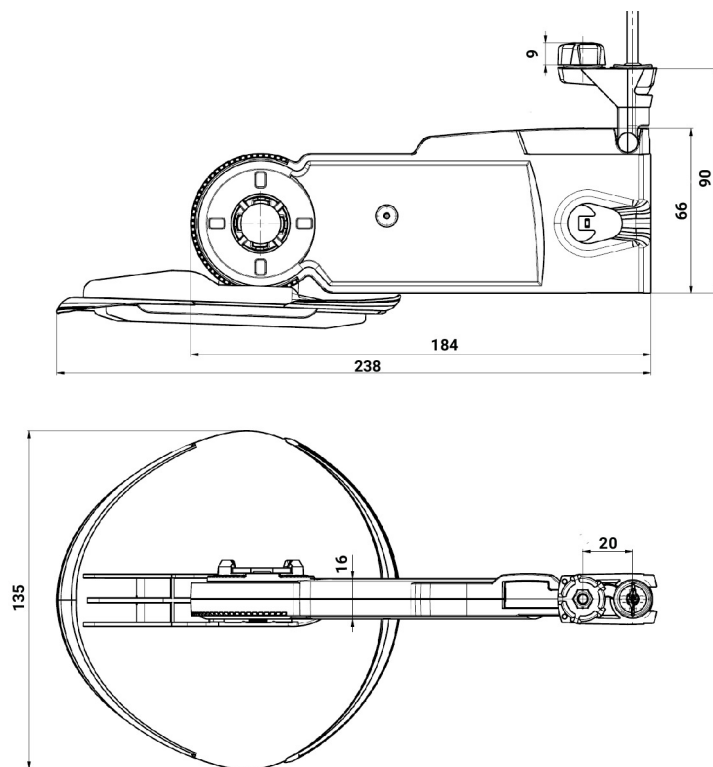
Alimentation par transformateur d'isolement.

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

Entretien

Connexion filaire	Le servomoteur peut être configuré avec l'outil ZTH EU, par l'intermédiaire d'une borne. Pour une configuration sortante, l'outil PC-Tool peut être connecté.
--------------------------	---

Dimensions



Documentation complémentaire

Guide de démarrage rapide - Belimo Assistant 2