

Servomoteur à sûreté intégrée multifonction personnalisable pour la commande des registres des solutions de CVCA commerciales.

- Couple du moteur 30 Nm [270 in-lb]
- Tension nominale AC/DC 24 V
- Commande MFT/programmable
- Position feedback 2...10 V



garantie de 5 ans


MFT

Caractéristiques 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	9.5 W	
Consommation d'énergie en position d'arrêt	4.5 W	
Dimensionnement du transformateur	16 VA	
Connexion électrique	Câbles 18 GA pour appareils ménagers ou câbles 18 GA ignifugés, 1 m, 3 m ou 5 m, avec ou sans connecteur de conduit de 13 mm [½ po]	
Protection contre les surcharges	électronique sur toute la rotation de 0...95°	
Protection électrique	les servomoteurs ont une double isolation	
Données fonctionnelles		
Couple du moteur	30 Nm [270 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, 1500 Ω pour MLI, marche-arrêt et 3 points	
Plage de fonctionnement Y variable	Début 0.5...30 V Fin 2.5...32 V	
Modes de fonctionnement en option	variable (VDC, PWM, tout ou rien, à virgule flottante)	
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 VCC variable U		
Sens de déplacement du moteur à mouvement	sélectionnable avec interrupteur 0/1	
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	Max. 95°	
Remarque relative à l'angle de rotation	réglable avec butée de fin de course mécanique, 35...95°	
Durée de course (moteur)	150 s / 90°	
Durée de course réglable	60...150 s	
Durée de course à sûreté intégrée	<20 s @ -20...50°C [-4...122°F], <60 s @ -30°C [-22°F]	
Adaptation de la plage de réglage	arrêt (par défaut)	

Données fonctionnelles	Commande de surpassement manuel	MIN (position minimale) = 0% MID (position intermédiaire) = 50 % MAX (position maximale) = 100%
	Niveau sonore, moteur	45 dB(A)
	Niveau sonore, sûreté intégrée	71 dB(A)
	Indication de la position	Mécaniques
Données de sécurité	Bloc d'alimentation UL	Alimentation de classe 2
	Indice de protection IEC/EN	IP54
	Indice de protection NEMA/UL	NEMA 2
	Boîtier de protection	Boîtier UL de type 2
	Homologations	cULus selon UL60730-1A/-2-14, CAN/CSA E60730-1:02, CE selon 2014/30/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.
	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	12 lb [5.3 kg]
Matériaux	Matériau de boîtier	Boîtier en aluminium moulé sous pression et plastique

Notes explicatives *Variable lorsque configuré avec les options MFT.

†Tension de choc nominale 800 V, Type d'action 1.AA, Contrôle du degré de pollution 3.

Caractéristiques du produit

Configuration par défaut	Les paramètres par défaut pour les applications 2...10 V de l'actionneur EF ..- MFT sont affectés lors de la fabrication. Si nécessaire, des versions personnalisées de l'actionneur peuvent être commandées. Les paramètres sont variables et peuvent être modifiés de trois manières: Configuration d'usine ou personnalisée, définie par le client à l'aide du logiciel PC-Tool ou du portable ZTH US.
Utilisation	Pour commande de modulation à sûreté intégrée des registres de systèmes CVCA. Le dimensionnement du servomoteur devrait être fait selon les spécifications du fabricant du registre. Un signal d'asservissement est fourni pour l'indication de la position ou pour le fonctionnement primaire/secondaire. Deux EF peuvent être superposés pour des charges de couple allant jusqu'à 540 po-lb. Arbre de diamètre minimum de 3/4 po. OU un maximum de trois EF peuvent être superposés pour des charges de couple allant jusqu'à 810 po-lb. Arbre de diamètre minimal de 1 po et câblage primaire et secondaire pour l'une ou l'autre des configurations.

Fonctionnement

L'actionneur EF..24-MFT offre une rotation de 95° et est équipé d'un indicateur de position gradué de 0...95°. L'actionneur synchronisera la butée mécanique à 0° ou la butée mécanique de l'amortisseur physique et utilisera ce point pour sa position zéro pendant les opérations de commande normales. Une commande manuelle unique permet le réglage de n'importe quelle position de l'actionneur dans ses 95° de rotation sans alimentation appliquée. Ce mécanisme peut être libéré physiquement par l'utilisation d'une manivelle fournie avec l'actionneur. Lorsque l'alimentation est appliquée, la commande manuelle est libérée et l'actionneur se déplace vers la position de sécurité. L'actionneur utilise un moteur à courant continu sans balais qui est contrôlé par un circuit intégré spécifique à l'application (ASIC) et un microprocesseur. Le microprocesseur fournit l'intelligence à l'ASIC pour fournir une vitesse de rotation constante et pour connaître la position exacte de l'actionneur. L'ASIC surveille et contrôle la rotation du moteur à courant continu sans balais et fournit une fonction de détection de rotation numérique (DRS) pour éviter d'endommager l'actionneur en cas de calage. Le signal de retour de position est généré sans avoir besoin de potentiomètres de retour mécaniques utilisant le DRS. L'actionneur peut être calé n'importe où dans sa rotation normale sans avoir besoin d'interrupteurs finaux mécaniques. L'EF..24-MFT est monté directement sur les arbres de commande jusqu'à 1.05" de diamètre au moyen de son collier universel et de son support anti-rotation. Un bras de manivelle et plusieurs supports de montage sont disponibles pour les applications de registre où l'actionneur ne peut pas être directement couplé à Le système de rappel par ressort fournit le couple minimum spécifié à l'application pendant une coupure de courant. L'actionneur EF..24-MFT est expédié à 5° (5° de la sécurité intégrale) pour fournir une compression automatique contre les joints du registre pour fermeture étanche.

Remarque d'installation: utilisez un conduit métallique flexible. Poussez le dispositif de raccord de conduit homologué UL sur le câble de l'actionneur pour buter contre le boîtier. Vissez le connecteur de conduit. Gainez le câblage d'entrée de l'actionneur avec un conduit flexible homologué UL. Terminez correctement le conduit dans une boîte de jonction appropriée.

Spécification typique

Les servomoteurs de registre de commande à ressort de rappel doivent être à accouplement direct ne nécessitant aucune manivelle ni tringlerie et doivent pouvoir être installés directement sur un arbre intermédiaire d'un diamètre jusqu'à 1.05 po. Le servomoteur doit fournir au registre une commande modulante 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 être conçus de manière à pouvoir être utilisés pour un fonctionnement à sûreté intégrée en sens horaire et antihoraire. Les servomoteurs doivent utiliser un moteur à courant continu sans balais commandé par un microprocesseur et être protégés contre les surcharges à tous les angles de rotation. La durée de course doit être constante et indépendante du couple. Un signal d'asservissement de 2 à 10 V c.c. est fourni pour l'indication de la position ou le fonctionnement primaire et secondaire. Les servomoteurs avec commutateurs auxiliaires doivent être fabriqués pour répondre aux exigences de double isolation afin qu'une mise à la terre ne soit pas requise pour répondre aux certifications d'organismes. Les servomoteurs doivent être homologués cULus et 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.

Réglages en usine

Les paramètres par défaut pour les applications 2...10 V de l'actionneur EF ..- MFT sont affectés lors de la fabrication. Si nécessaire, des versions personnalisées de l'actionneur peuvent être commandées. Les paramètres sont variables et peuvent être modifiés de trois manières: Configuration d'usine ou personnalisée, définie par le client à l'aide du logiciel PC-Tool ou du portable ZTH US.

Accessoires électriques	Description	Type
Interrupteur auxiliaire, sans mercure		IRM-100
Interrupteur auxiliaire, sans mercure		P475
Positionneur pour montage mural		P475-1
Positionneur pour montage en façade d'armoire		PTA-250
Connecteur de conduit de câbles 1/2"		SGA24
Passerelle MP à BACnet MS/TP		SGF24
Passerelle MP vers LonWorks		TF-CC US
Passerelle MP vers Modbus RTU		UK24BAC
Résistance, Résistance 1/4" avec fils de raccord en tire-bouchon 6"		UK24LON
Ensemble de résistances, Diviseur de tension 50 %		UK24MOD
Transformer, 120 V c.a. à 24 V c.a., 40 VA		ZG-R01
		ZG-R02
		ZG-X40
Accessoires mécaniques	Description	Type
Rallonge d'axe 240 mm ø20 mm pour axe de registre ø8...22,7 mm		AV8-25
Indicateur de fin de course		EF-P
Bride d'entraînement réservable, plage de serrage ø12...26,7 mm		IND-EFB
Rotule approprié pour levier du registre KH8 / KH10, Emballage multiple de 10 pièces.		K9-2
Bras de levier de registre Largeur fente 8,2 mm, plage de serrage ø14...25 mm		KG10A
Bras de levier de servomoteur Largeur fente 8,2 mm		KH-EFB
Tige-poussoir pour rotule KG10A 36 po L, diamètre 3/8 po		SH10
Clé 0.512 po [13 mm]		TOOL-07
Support de fixation pour AF..		ZG-100
		ZG-120
		ZG-121
		ZG-DC1
		ZG-DC2
Nécessaire de fixation de la tringlerie pour installation à plat ou sur le côté		ZG-EFB
		ZG-JSA-3
Outils	Description	Type
Câble de connexion 5 m, A : RJ11 6/4 ZTH EU, B : 6 broches pour la connexion à la prise de service		ZK1-GEN
Câble de connexion 5 m, A : RJ11 6/4 ZTH EU, B : extrémité de fil libre pour le raccordement au bornier MP/PP		ZK2-GEN
Outil de paramétrage, avec fonction ZIP USB, pour servomoteurs Belimo paramétrables et communicants / régulateurs VAV et dispositifs performants CVCA		ZTH US
Belimo PC-Tool, Logiciel de paramétrage et diagnostics		MFT-P
Simulateur de signaux, Alimentation 120 V c.a.		PS-100

Installation électrique



Avertissement! Composants électriques sous tension!

Lorsqu'on procède à l'installation, aux essais, à l'entretien et au dépannage de ce produit, Il peut arriver que des composants électriques soient toujours sous tension. Il est recommandé de confier cette tâche à un électricien agréé qui a reçu la formation appropriée pour manipuler des composants électriques sous tension. Le non-respect des mesures de sécurité électrique lorsqu'on est exposé à des composants électriques sous tension peut causer la mort ou des blessures graves.



Conforme aux exigences du cULus sur les appareils qui ne nécessitent aucune mise à la terre.



1 Les servomoteurs dotés d'un câble d'alimentation sont numérotés.



2 Installer un dispositif de protection contre les surcharges et déconnecter si nécessaire.

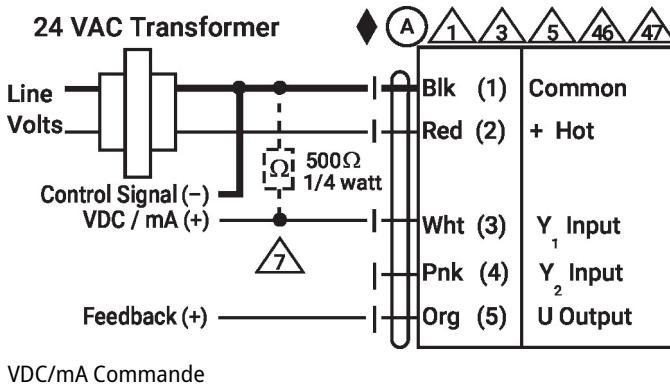


3 Les servomoteurs peuvent également être alimentés par une source de DC 24 V.



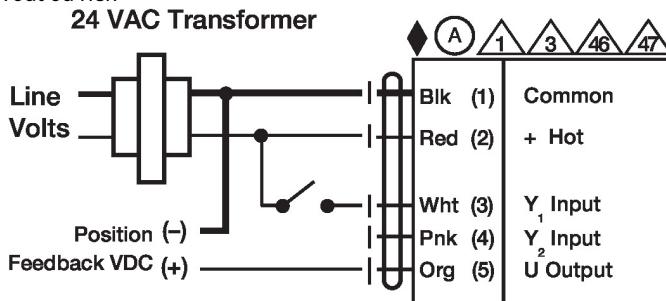
4 Ne raccorder le commun qu'à une borne négative (-) des circuits de commande.

- 7** Une résistance de $500\ \Omega$ (ZG-R01) assure la conversion du signal de commande de 4...20 mA à 2...10 V.
- 8** Le signal de commande peut être émis par impulsions soit à partir du vivant (impulsion positive) ou du commun (impulsion négative) d'un circuit de 24 V
- 10** En présence d'un triac à impulsion négative, le commun du servomoteur doit être connecté au vivant du régulateur. Le signal d'asservissement de position ne peut être utilisé en présence d'un contrôleur à triac à impulsion négative ; la référence du commun interne du servomoteur n'est pas compatible.
- 12** Diode IN4004 ou IN4007. (IN4007 fournie, numéro de référence Belimo 40155).
- 46** Les actionneurs peuvent être contrôlés en parallèle. La consommation de courant et l'impédance d'entrée doivent être respectées.
- 47** Le câblage des servomoteurs superposés doit être en maître-esclave. Le ou les servomoteur(s) esclave(s) doivent être commandés par le signal d'asservissement du servomoteur maître.

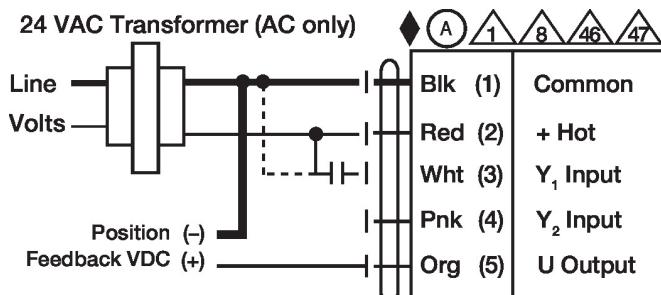
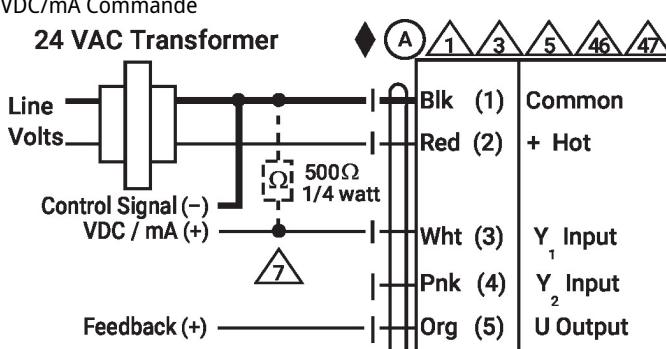
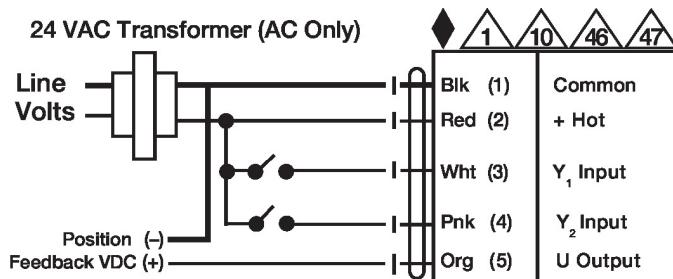


Schémas de câblage

Tout ou rien

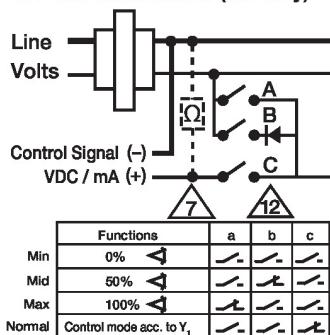


à 3 points



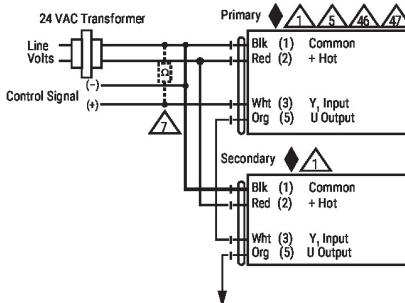
Application de contrôle ...

24 VAC Transformer (AC Only)



◆ A 1 5

Primaire - Secondaire



Dimensions

