

Robinet indépendant de la pression, 2 voies,  
Filetage intérieur, (EPIV)

- Tension nominale AC/DC 24 V
- Commande Modulant, Communicative,  
Hybride



5-year warranty



Remarque : En raison d'un problème du fournisseur, certains couvercles de servomoteur NEMA 4 seront fournis en gris au lieu d'orange jusqu'à nouvel ordre. Ce changement garantit une expédition ininterrompue, ainsi que les mêmes propriétés de protection et les mêmes spécifications de produit.

## Vue d'ensemble

Type	DN
EP075+AKRX-E N4	3/4" [15]

## 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	6 W	
Consommation d'énergie en position d'arrêt	5 W	
Dimensionnement du transformateur	12 VA	
Connexion d'alimentation / de commande	câble 3 ft. [1 m], 6 x 0.75 mm <sup>2</sup>	
Conducteurs, câbles	Alimentation AC/DC 24 V : longueur du câble <100 m	
Longueur du câble	3 ft [1 m]	
Connexion électrique	Câble ignifuge 18 AWG	
Data bus communication	Communicant	BACnet MS/TP Modbus RTU MP-Bus
Données fonctionnelles	Taille du robinet[mm]	0.75" [15]
Plage de fonctionnement Y	2...10 V	
Plage de fonctionnement Y variable	0.5...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 (0.1 mA), 500 Ω	
Modes de fonctionnement en option	VCC variable	
Signal d'asservissement de position U	2...10 V	
Remarque relative au signal d'asservissement de position U	Max. 1 mA	
Variante du signal d'asservissement de position U	VCC variable	
Réglage de la position à sûreté intégrée	NC/NO ou réglable 0...100% (bouton rotatif POP)	
Délai d'attente de la panne d'alimentation (PF)	0...10 s	
variable		
Durée de course (moteur)	90 s	

## Caractéristiques techniques

Données fonctionnelles		
	Durée de course à sûreté intégrée	<35 s
	Niveau sonore du moteur	45 dB(A) dB(A)
	Niveau sonore, sûreté intégrée	61 dB(A)
	V'max réglable	25...100% de V'nom
	Précision de réglage	±5 % (de 25...100 % V'nom)
	Débit réglable min.	1% of V'nom
	Configuration	par CCP, appli Belimo Assistant 2
	Fluide	Eau réfrigérée ou chaude, solution glycol à 60 % max (boucle ouverte/vapeur non autorisée)
	Température du fluide	14...250 °F [-10...120°C]
	Pression de fermeture Δps	200 psi
	Remarque relative à la pression différentielle	5....50 psi ou 1....50 psi, voir tableau de réduction des débits dans le document technique
	Caractéristique de débit	égal pourcentage ou linéaire
	Pression nominale du corps	360 psi
	Taux d'étanchéité	Taux de fuite à 0 %
	GPM	11
	Raccord de tuyau	Filetage intérieur NPT (femelle)
	Orientation d'installation	verticale à horizontale (rapportée à l'axe)
	Entretien	sans entretien
	Surpassement manuel	bouton poussoir externe
	Longueur d'entrée pour précision de mesure spécifiée	≥ à 0 x DN (conformément à la norme EN1434-4:2022)
Données de mesure		
	Valeurs mesurées	Débit
	Capteur de température	Pt1000 - EN60751, technologie à 2 fils, reliés de manière indétachable intégrée dans le capteur de débit
Mesure de la température		
	Précision de la température absolue	32.6°F @ 50°F [± 0.35°C @ 10°C] (Pt1000 EN60751 Class B) 33°F @ 140°F [± 0.6°C @ 60°C] (Pt1000 EN60751 Class B)
Mesure du débit		
	Principe de mesure	Mesure de débit par ultrasons
	Précision de mesure débit	±2%
	Débit min. mesurable	0.5% of V'nom
	Répétabilité des mesures	±0,5 % (débit)
	Technologie du capteur	Par ultrasons avec glycol et compensation de température
Données de sécurité		
	Indice de protection NEMA/UL	NEMA 4
	Boîtier	UL Enclosure Type 4
	Directive Équipements sous pression (PED)	CE conforme 2014/68/EC
	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.
	Tension de choc nominale d'alimentation/de commande	0.8 kV
	Humidité ambiante	Max. 100% HR
	Température ambiante	-30...50°C [-22...122°F]
	Température de stockage	-40...80°C [-40...176°F]

## Caractéristiques techniques

<b>Matériaux</b>	Corps de robinet	Forged brass, nickel-plated
	Finition du corps	nickelé
	Tube de mesure du débit	Forged brass, nickel-plated
	Centre de téléchargement	Acier inoxydable
	Tige de manœuvre	Acier inoxydable
	Joint de la tige de manœuvre	EPDM (lubrifié)
	Siège	PTFE
	Disque caractérisé	TEFZEL®
	Joint torique	EPDM
	Bille	Acier inoxydable
<b>Lexique</b>	Abréviations	POP = Position de mise hors tension / position de sûreté intégrée PF = Temps d'attente avant mouvement de sécurité

## Caractéristiques du produit

## Mode de fonctionnement

Le dispositif d'évaluation du système de CVCA est composé de trois éléments : un robinet de réglage caractérisé (CCV), un tube de mesure avec capteur de débit et le servomoteur lui-même. Le débit maximal ajusté ( $V'_{max}$ ) est associé au signal de positionnement maximal (généralement 100 %). Le dispositif d'évaluation du système de CVCA peut être commandé par des signaux communicants. Le fluide est détecté par le capteur dans le tube de mesure et est utilisé comme valeur de débit. La valeur de débit mesurée peut différer du point de consigne. Le servomoteur corrige l'écart en modifiant la position du robinet. L'angle de rotation  $\alpha$  varie selon la pression différentielle dans l'élément de commande (voir les courbes de débit).

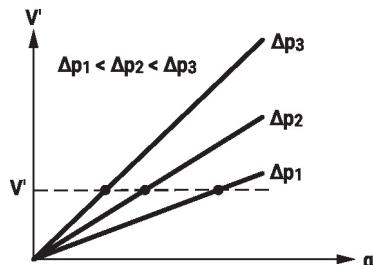
Grâce à la tension de secteur, les condensateurs intégrés seront chargés.

L'interruption de la tension d'alimentation provoque le retour du robinet à la position de sûreté intégrée sélectionnée grâce à l'énergie électrique emmagasinée.

## Mesure du débit

Toutes les tolérances de débit sont à 20 °C [68 °F][20°C] et à l'eau.

## Courbes caractéristiques de débit



## Caractéristiques du produit

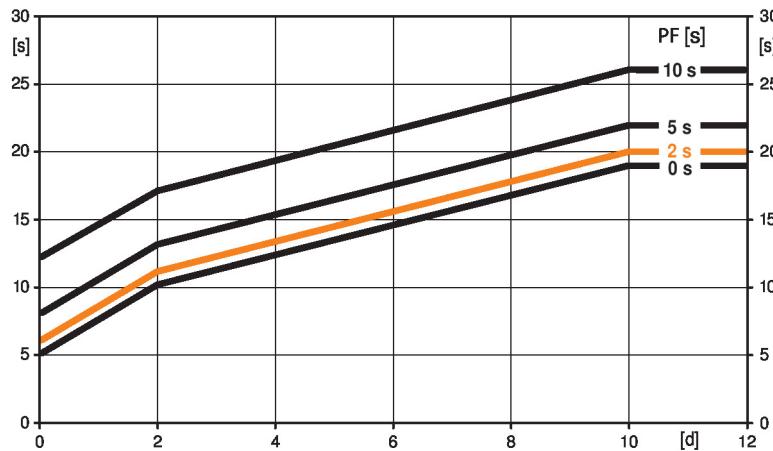
## Temps de préchargement ("Start Up")

Les servomoteurs à condensateur nécessitent une durée de précharge. Ce temps sert à charger les condensateurs pour qu'ils atteignent un niveau de tension utilisable par le moteur. Ainsi, lors d'une panne de courant, le servomoteur peut passer à tout moment de sa position actuelle à la position à sûreté intégrée définie.

La durée de précharge dépend principalement des facteurs suivants :

- durée de la panne de courant
- temporisation PF (temps de chevauchement)

## Durée de précharge type



[d] = Panne de courant en jours

[s] = Durée de précharge en secondes

PF[s] = Temps de chevauchement

Exemple de calcul : pour une panne de courant de 3 jours et un temps de chevauchement (PF) de 5 s, le servomoteur nécessite une durée de précharge de 14 s, une fois le courant rétabli (voir schéma).

PF [s]	[d]				
	0	1	2	7	≥10
0	5	8	10	15	19
2	6	9	11	16	20
5	8	11	13	18	22
10	12	15	17	22	26

[s]

## Conditions de livraison (condensateurs)

Le servomoteur est complètement déchargé après la livraison de l'usine, c'est pourquoi il nécessite une durée de précharge d'environ 20 s avant la mise en service initiale afin d'amener les condensateurs au niveau de tension requis.

## Temps de chevauchement

Les pannes de courant peuvent être ponctuées pour une durée maximale de 10 secondes.

Lors d'une panne de courant, le servomoteur demeure stationnaire conformément au temps de chevauchement. Si la durée de la panne de courant est supérieure au temps de chevauchement, le servomoteur se déplacera vers la position à sûreté intégrée sélectionnée.

Le temps de chevauchement défini à la sortie d'usine est de 2 secondes. Ce paramètre peut être modifié sur place à l'aide de l'outil d'entretien Belimo MFT-P.

Réglages : le bouton rotatif ne doit pas être réglé à la position «PROG FAIL-SAFE»

Pour les réglages rétroactifs du temps de chevauchement à l'aide de l'outil d'entretien MFT-P ou du dispositif de réglage et de diagnostic ZTH-EU de Belimo, vous devez entrer uniquement les valeurs.

## Réglage de la position de sûreté

Le bouton rotatif de position à sûreté intégrée peut être utilisé pour régler la position à sûreté intégrée désirée de 0...100 % par incrément de 10 %. Le bouton rotatif renvoie toujours à la plage d'angle de rotation adaptée. Lors d'une panne de courant, le servomoteur se déplace vers la position à sûreté intégrée sélectionnée.

Réglages : le bouton rotatif doit être réglé à la position « Outil » pour des réglages rétroactifs de la position à sûreté intégrée à l'aide de l'outil d'entretien MFT-P de Belimo. Une fois que le bouton rotatif est remis à la plage 0...100%, la valeur réglée manuellement a autorité sur le positionnement.

## Caractéristiques du produit

## Courbe de régulation

La vitesse du fluide est mesurée au moyen d'un élément de mesure (système électronique du capteur) et convertie en un signal de débit.

Le signal de positionnement Y correspond à la puissance Q dans la tour de refroidissement et le débit volumétrique est réglé dans le robinet de réglage caractérisé électronique indépendant de la pression (EPIV). Le signal de positionnement Y est converti en une courbe caractéristique linéaire et reçoit la valeur  $V'_{max}$  comme nouvelle variable de référence  $w$ . L'écart de régulation momentanée produit le signal de positionnement  $Y_1$  pour le servomoteur.

Les paramètres de régulation spécialement configurés pour le capteur de débit précis, assurent une régulation stable. Cependant, ces paramètres ne conviennent pas aux processus de régulation rapides, par exemple pour la régulation de l'eau domestique. U5 affiche le débit volumétrique mesuré sous forme de tension (réglage en usine).

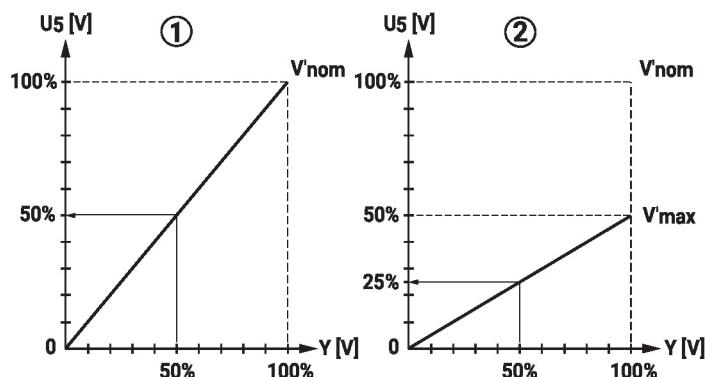
## Paramétrage de la valeur V'max avec ZTH :

U5 fait référence à la valeur V<sup>nom</sup> correspondante, c'est-à-dire si V<sup>max</sup> s'élève p. ex. à 50 % de V<sup>nom</sup>, alors Y = 10 V, U5 = 5 V.

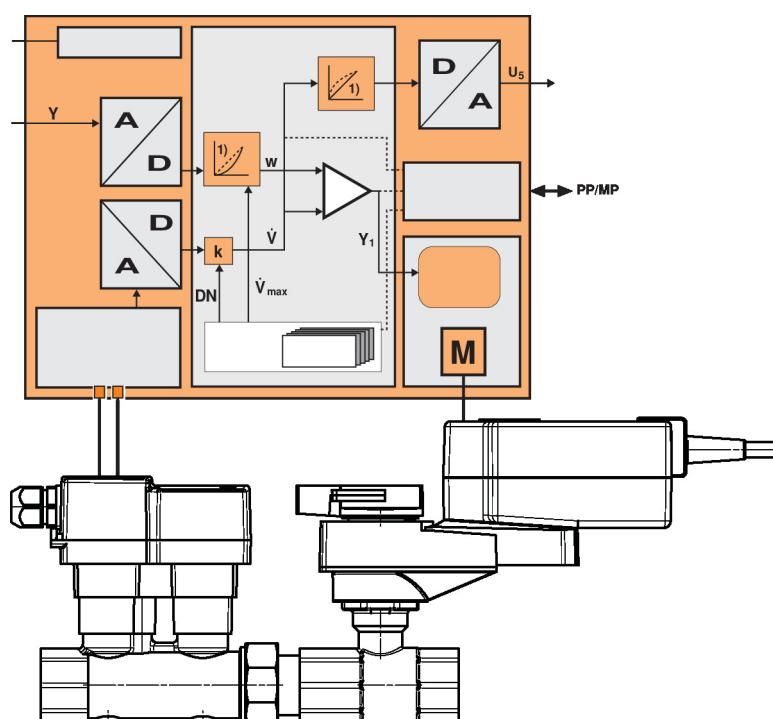
#### Paramétrage de la valeur V'max avec l'outil PC-Tool :

dans le PC-Tool, le débit maximal auquel U5 fait référence peut être configuré individuellement. Si la valeur V'max est modifiée (ex. à 70 % de V'nom), la plage de débit U5 est aussi modifiée automatiquement à la même valeur (ex. 70 % de V'nom : U5 = 10 V). Cette modification peut être inversée en entrant une valeur manuellement (plage de débit U5 = 100 % : U5 fait référence à V'nom).

U5 peut aussi être utilisé pour afficher l'angle d'ouverture du robinet.



## Schéma fonctionnel

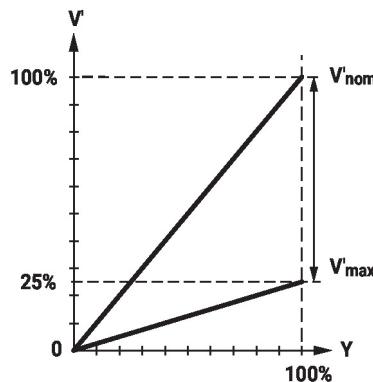


## Caractéristiques du produit

## Réglage du débit

$V'_{nom}$  est le débit maximal possible.

$V'_{max}$  est le débit maximal réglé avec le signal de positionnement le plus élevé du système DDC.  $V'_{max}$  peut être réglé entre 25 % et 100 % de  $V'_{nom}$ .



## Mesure de la température du fluide

La température du fluide est mesurée en continu par le capteur de température intégré au capteur de débit. Cette valeur mesurée est accessible soit par le système de bus ou par le signal d'asservissement analogique U. De plus, la température actuelle est affichée dans l'appli Belimo Assistant App.

## Suppression du débit lent

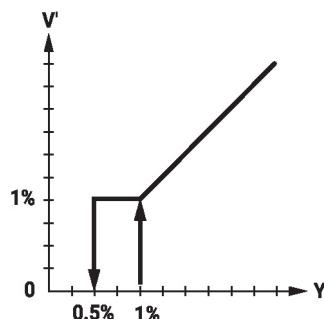
Compte tenu du très faible débit dans le point d'ouverture, celui-ci ne peut plus être mesuré par le capteur dans la tolérance requise. Cette plage sera surpassée électroniquement.

## Ouverture du robinet

Le robinet reste fermé jusqu'à ce que le débit volumétrique requis par le signal de positionnement du système DDC corresponde à 1 % du  $V'_{nom}$ . La commande, suivant la courbe caractéristique du robinet, est active une fois cette valeur dépassée.

## Fermeture du robinet

La commande, suivant la courbe caractéristique du robinet, reste active jusqu'à ce que le débit corresponde à 1 % du  $V'_{nom}$ . Lorsque le niveau tombe au dessous de cette valeur, le débit est alors maintenu à 1 % du  $V'_{nom}$ . Si le débit chute sous 0.5 % du  $V'_{nom}$  requis par le signal de positionnement du système DDC, le robinet se fermera.



## Convertisseur pour capteurs

Option de connexion pour un capteur (capteur actif ou contact de commutation). De cette manière, le signal du capteur analogique peut être facilement numérisé et transmis aux systèmes de bus BACnet, Modbus ou MP-Bus.

## Inversion du signal de commande

Le signal de positionnement peut être inversé si un signal analogique est utilisé. L'inversion provoque l'annulation du fonctionnement standard. En d'autres termes, un signal de positionnement de 0 %, est égal à  $V'_{max}$ , et le robinet se ferme à un signal de positionnement de 100 %.

## Équilibrage hydraulique

Avec les outils Belimo, le débit maximal (équivalent à 100 % de la valeur requise) peut être réglé sur place, en quelques étapes simples et efficaces. Si le dispositif est intégré au système de gestion, alors l'équilibrage peut être géré directement par le système de gestion.

## Caractéristiques du produit

<b>Combinaison analogique - communicant (mode hybride)</b>	Dans le cas d'une commande classique au moyen d'un signal de positionnement analogique du système DDC, BACnet, Modbus ou MP-Bus peut être utilisé pour le signal d'asservissement de position communicant.
<b>Surpassemement manuel</b>	Commande manuelle avec bouton-poussoir disponible - temporaire. Le train d'engrenages est débrayé et le servomoteur découpé tant que le bouton est enfoncé.

## Accessoires

Outils	Description	Type
	Appli Belimo Assistant lien Bluetooth et USB vers NFC et convertisseur MP-Bus pour les appareils configurables et communicants	LINK.10

## Installation électrique



## Alimentation par transformateur d'isolement.

**Le câblage pour la communication BACnet MS/TP / Modbus RTU doit être exécuté conformément à la réglementation RS485 en vigueur.**

**Modbus / BACnet : l'alimentation et la communication ne sont pas un contact sec galvanique. Les fils COM et de mise à la terre des appareils doivent être connectés.**

**Sortie analogique :** une sortie analogique (fil 5) est disponible sur le capteur de débit. Elle peut être sélectionnée comme 0...10 V c.c., 0,5...10 V c.c. ou 2...10 V c.c. ou définie par l'utilisateur. Par exemple, le débit ou la température du capteur de température (Pt1000 - EN 60751, technologie à 2 fils) peut être transmis en tant que valeur analogique.

## Couleurs des fils:

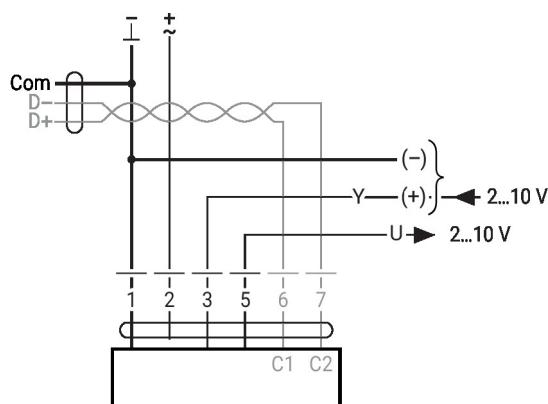
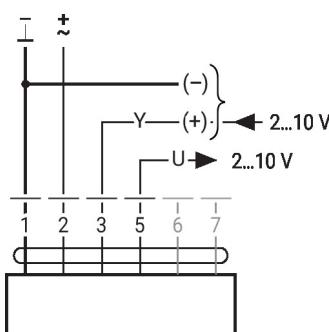
- 1 = noir  
2 = rouge  
3 = blanc  
5 = orange  
6 = rose  
7 = gris

## Fonctions:

- C1 = D- (fil 6)  
C2 = D+ (fil 7)

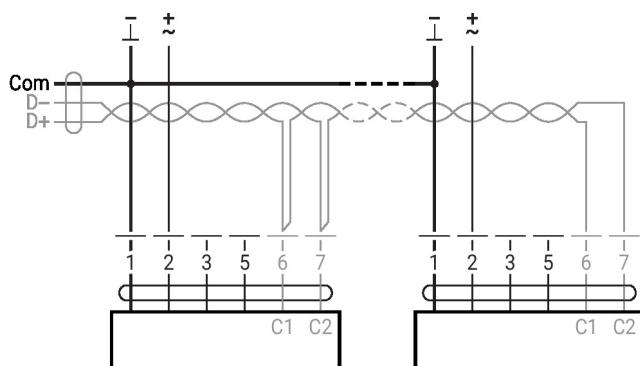
AC/DC 24 V, modulant

Connexion Modbus MS/TP / BACnet RTU avec point de consigne analogique (fonctionnement hybride)

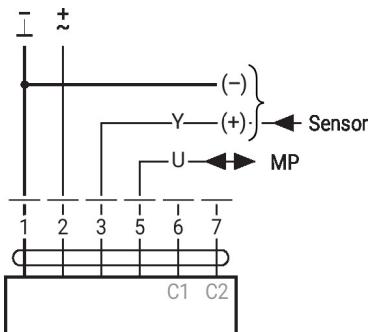


## Installation électrique

BACnet MS/TP / Modbus RTU

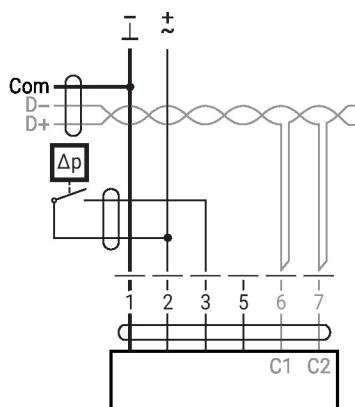


MP-Bus



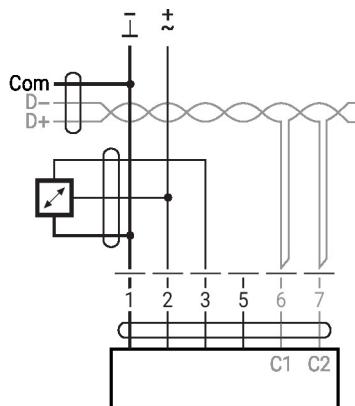
## Convertisseur pour capteurs

Connexion avec le contact de commutation, par exemple un pressostat différentiel



Exigence relative au contact de commutation : le contact de commutation doit pouvoir commuter un courant de 16 mA à 24 V avec précision.

Connexion avec un capteur actif, par exemple 0 - 10 V @ 0 - 50 °C

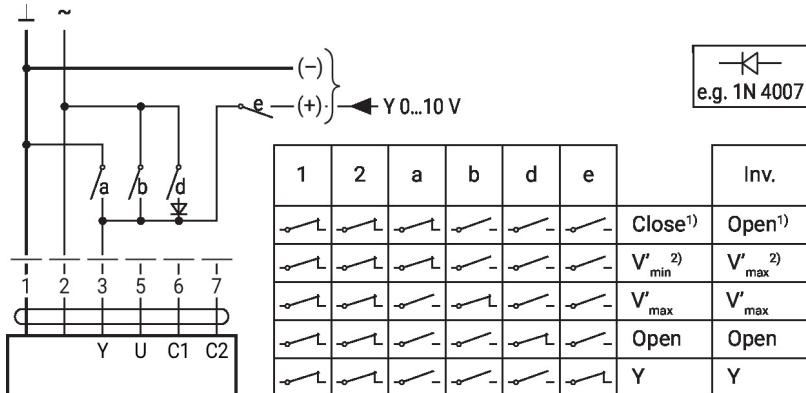


Plage de tension possible :  
0...32 V  
Résolution 30 mV

## Autres installations électriques

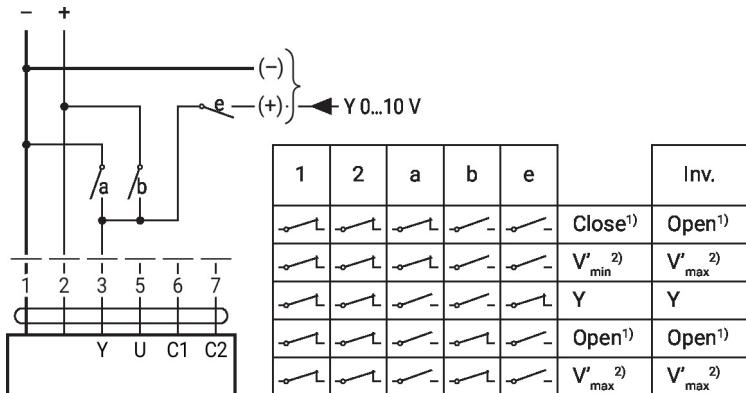
## Fonctions selon des paramètres spécifiques (nécessite une configuration)

Commande de surpassement manuel et limitation de l'alimentation AC 24 V par des contacts de relais (avec commande classique ou hybride)



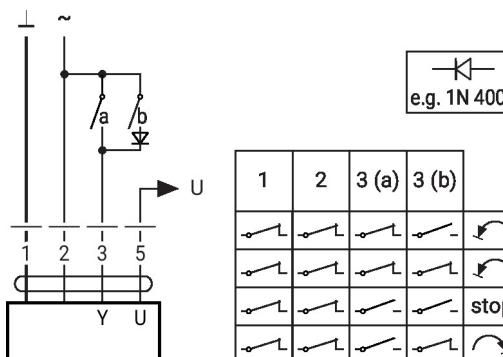
- 1) Commande de la position  
 2) Réglage du débit  
 Inv. = Signal de positionnement inversé

Commande de surpassement et limitation avec alimentation DC 24 V par des contacts relais (avec commande classique ou hybride)



- 1) Commande de la position  
 2) Réglage du débit  
 Inv. = Signal de positionnement inversé

Régulation à virgule flottante avec alimentation AC 24 V

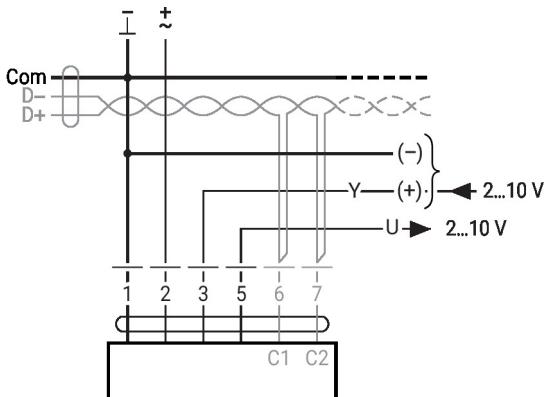


Commande de la position :  $90^\circ = 100$  s  
 Réglage de débit :  $V_{\max} = 100$  s

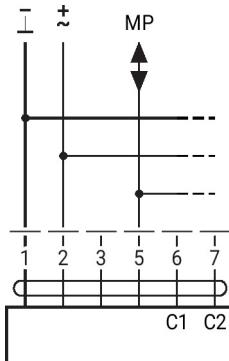
## Autres installations électriques

## Fonctions selon des paramètres spécifiques (nécessite une configuration)

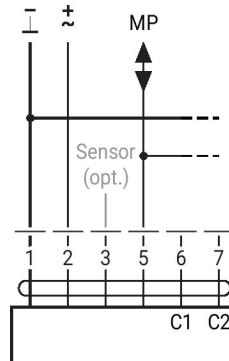
BACnet MS/TP / Modbus RTU avec point de consigne analogique (mode hybride)



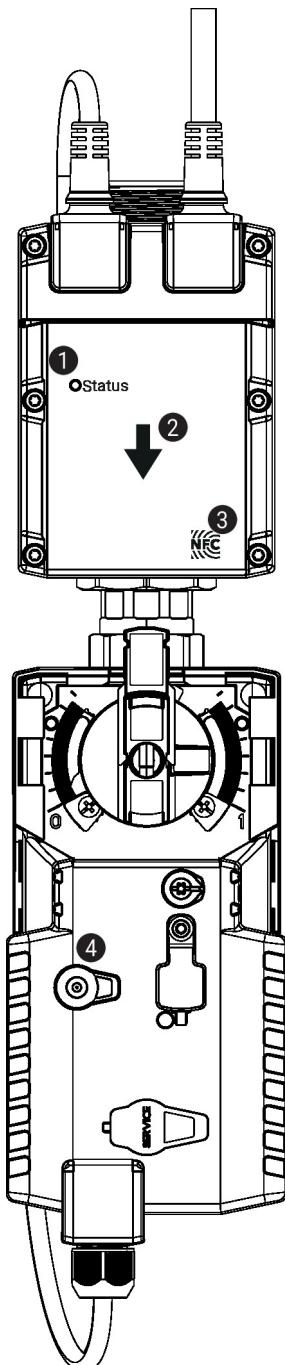
Bus MP, alimentation par un raccordement à 3 fils



Bus MP par un raccordement à 2 fils, alimentation locale



## Éléments d'affichage et de commande

**1 Affichage à DEL verte**

- Allumée : démarrage de l'appareil  
Éteinte : aucune alimentation ou erreur de câblage  
Clignotante : en fonctionnement (tension ok)

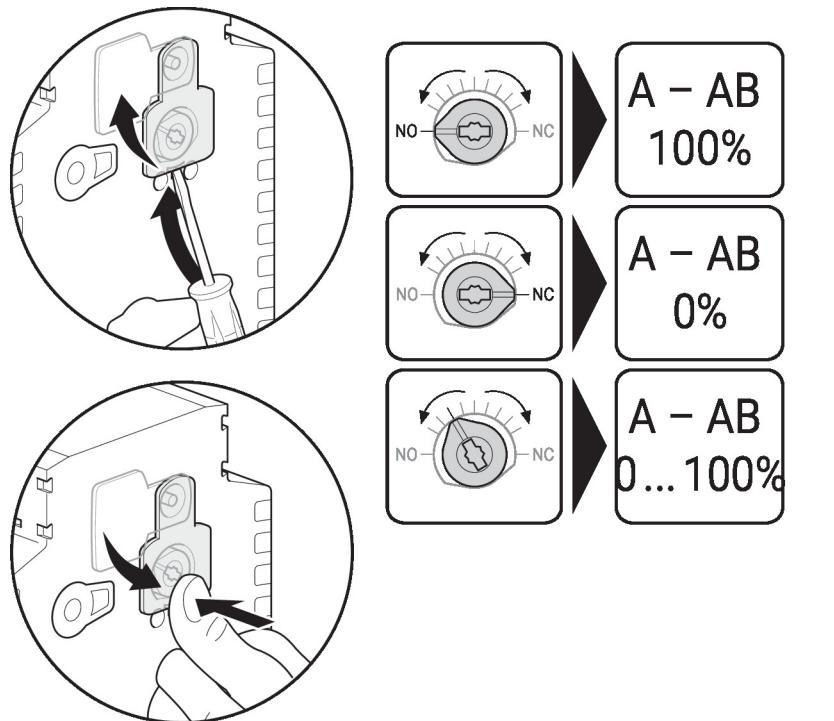
**2 Sens du débit****3 Interface CCP****4 Bouton de surpassement manuel**

- Pression sur le débrayage de la boîte d'engrenages, arrêt du moteur, bouton : surpassement manuel possible  
Relâchement du embrayage de la boîte d'engrenages, mode standard bouton : Synchronisation de l'appareil.

## Éléments d'affichage et de commande

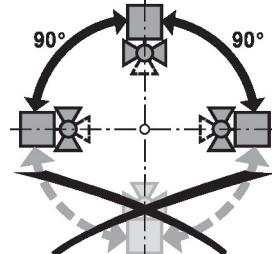
## Réglage de la position de sûreté

Réglage de la position de sûreté (POP)



## Notes d'installation

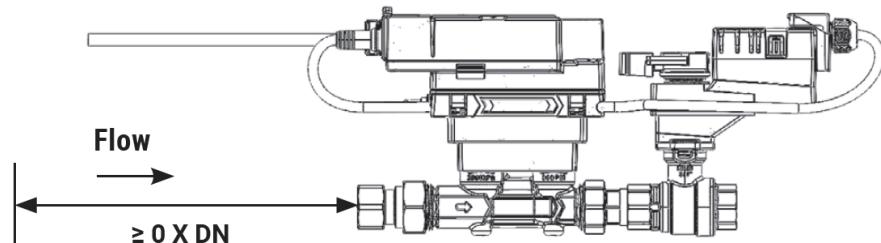
## Position d'installation admissible



**Nettoyage des tuyaux** Avant d'installer le robinet, le circuit doit être bien rincé pour enlever les impuretés.

**Prévention des efforts** Le robinet ne doit pas être soumis à une contrainte excessive causée par les tuyaux ou les raccords.

**Section d'entrée** Il n'est pas nécessaire d'avoir des sections d'entrée droites avant le capteur de débit. Le produit a été testé et répond aux exigences de la norme EN1434-4:2022

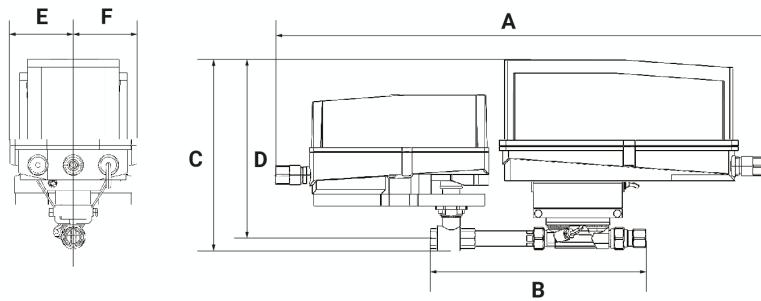


**Installation fractionnée** La combinaison robinet/servomoteur peut être montée séparément du capteur de débit. Le sens du débit des deux composants doit être respecté.

## Remarques générales

- Sélection du robinet** Le robinet est choisi en utilisant le débit maximal requis V'max. Aucun calcul de la valeur Kvs n'est requis. V'max = 30...100 % de V'nom Si aucune donnée hydraulique n'est disponible, le même DN de robinet peut être sélectionné comme diamètre nominal de l'échangeur de chaleur.
- Comportement en cas de défaillance d'un capteur** En cas d'erreur du capteur de débit, le robinet de réglage caractérisé électronique indépendant de la pression passera du mode de commande du débit à celui de la position. Une fois l'erreur disparue, le robinet de réglage caractérisé électronique indépendant de la pression repassera au mode de commande initialement configuré.

## Dimensions



Type	DN	Poids			
EP075+AKRX-E N4	3/4" [15]	12 lb [5.6 kg]			
A	B	C	D	E	F
26.6" [675]	12.9" [327]	10.5" [267]	9.6" [243]	3.4" [86]	3.4 po [86]