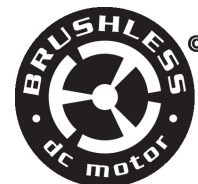


Servomoteur modulant sans sûreté intégrée de base pour la commande des registres des solutions de CVCA commerciales.

- Couple du moteur 40 Nm [360 in-lb]
- Tension nominale AC/DC 24 V
- Commande Modulant
- Position feedback 2...10 V



garantie de 5 ans



### Caractéristiques 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	4.5 W
	Consommation d'énergie en position d'arrêt	2 W
	Dimensionnement du transformateur	6.5 VA
	Connexion électrique	Câble ignifuge 18 GA, 1 m, 3 m ou 5 m avec connecteur de conduit de 1/2 po NPT, indice de protection NEMA 2 / IP54
	Protection contre les surcharges	électronique sur toute la rotation de 0...95°
<b>Données fonctionnelles</b>	Couple du moteur	40 Nm [360 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)	150 s / 90°
	Remarque relative à la durée de course du moteur	constante, indépendante de la charge
	Niveau sonore, moteur	45 dB(A)
Indication de la position	Mécanique, course 30...65 mm	
<b>Données de sécurité</b>	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

**Caractéristiques techniques**

<b>Données de sécurité</b>	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.
	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
<b>Matériaux</b>	Matériau de boîtier	UL94-5VA

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

**Caractéristiques du produit**

**Utilisation** Pour la modulation proportionnelle des registres de systèmes CVCA. Le dimensionnement du servomoteur devrait être fait selon les spécifications du fabricant du registre. Le servomoteur est installé directement sur un arbre de registre dont le diamètre peut atteindre 1.05 po à l'aide de sa bride universelle. Un bras de manivelle et plusieurs supports de retenue sont disponibles pour les applications où le servomoteur ne peut pas être accouplé directement à l'arbre du registre. Le servomoteur fonctionne en réponse à un signal de 2 à 10 V, 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 V est fourni pour l'indication de la position ou pour le fonctionnement primaire/secondaire.

**Fonctionnement** 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. La bande antirotation livrée avec le servomoteur empêchera le mouvement latéral.

Le servomoteur 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.

Les servomoteurs utilisent un moteur en courant continu sans balai, qui est commandé par un circuit intégré à application 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.

Des commutateurs auxiliaires ou des potentiomètres de réaction complémentaires peuvent facilement être installés directement sur le corps du servomoteur afin d'assurer les fonctions de signalisation et de commutation.

Pour les températures ambiantes basses, un élément chauffant (-H) complémentaire est offert en option.






**Caractéristiques du produit**

**Spécification typique** Les servomoteurs de registre à commande modulante 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 1,05 po de diamètre. Les servomoteurs doivent fournir au registre une commande modulante 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. 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. La durée de course doit être constante et indépendante du couple. 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.

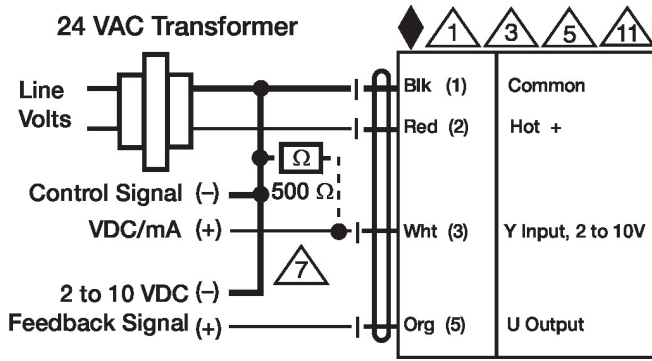
**Accessoires**

Accessoires électriques	Description	Type
	Positionneur pour montage mural	SGA24
	Interrupteur auxiliaire 2x SPDT module d'extension	S2A
	Interrupteur auxiliaire 1x SPDT module d'extension	S1A
		PTA-250
	Simulateur de signaux, Alimentation 120 V c.a.	PS-100
	Potentiomètre d'asservissement 1 kΩ enfichable, gris	P1000A GR
	Pile de secours, pour modèles sans ressort de rappel	NSV24 US
		IRM-100
	Positionneur pour montage en façade d'armoire	SGF24
Accessoires mécaniques	Description	Type
		K-GM20
		ZG-102
	Rallonge de socle pour GM..A to GM..	Z-GMA
	Nécessaire de fixation de la tringlerie pour installation à plat	ZG-GMA
		ZG-JSA-1
	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
	Clé 0.512 po [13 mm]	TOOL-07
	Résistance, Résistance 1/4" avec fils de raccord en tire-bouchon 6"	ZG-R01
	Transformer, 120 V c.a. à 24 V c.a., 40 VA	ZG-X40

**Installation électrique**

-  Ils assurent la protection contre les surcharges et se déconnectent au besoin.
-  Les servomoteurs peuvent également être alimentés par un courant DC 24 V.
-  Ne connecter le commun qu'à la branche négative (-) des circuits de commande.
-  Une résistance de 500 Ω (ZG-R01) assure la conversion du signal de positionnement de 4 à 20 mA à 2 à 10 V.
-  Les servomoteurs peuvent être connectés en parallèle s'ils ne sont pas liés mécaniquement. Il faut respecter la puissance consommée et l'impédance d'entrée.

Installation électrique



2...10 V / 4...20 mA Commande

Dimensions

∅ 1/2" to 1.05" [12.7 to 26.67]

□ 2/5" to 1.05" [10 to 26.67]

