

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

- Couple du moteur 160 Nm [1400 in-lb]
- Tension nominale AC 24...240 V / DC 24...125 V
- Commande MFT/programmable
- Signal d'asservissement de position 2...10 V
- 2x SPDT
- NEMA 4X



L'image peut différer du produit



garantie de 5 ans



Données techniques

Données électriques	Tension nominale	AC 24...240 V / DC 24...125 V
	Fréquence de tension nominale	50/60 Hz
	Plage de tension nominale	AC 19.2...264 V / DC 19.2...137.5 V
	Consommation d'énergie en service	20 W
	Consommation d'énergie en position d'arrêt	6 W
	Dimensionnement du transformateur	avec 24 V 20 VA / avec 240 V 52 VA
	Contact auxiliaire	2x SPDT, 1 mA...3 A (0.5 A inductif), DC 5 V...AC 250 V (isolation renforcée II), 1 x 10°/1 x 0...90° (réglage par défaut 85°)
	Puissance de commutation du contact auxiliaire	1 mA...3 A (0.5 A inductif), DC 5 V...AC 250 V (isolation renforcée II)
	Connexion électrique	Borniers, vis mise à la de terre (PE)
	Protection contre les surcharges	électronique sur toute la rotation de 0...95°
Communication par bus de données	Communicant	BACnet MS/TP Modbus RTU MP-Bus
Données fonctionnelles	Couple du moteur	160 Nm [1400 in-lb]
	Couple statique	50 Nm
	Plage de fonctionnement Y	2...10 V
	Remarque relative à la plage de fonctionnement Y	4...20 mA
	Impédance d'entrée	100 kΩ pour 2...10 V (0.1 mA), 500 Ω pour 4...20 mA, 1500 Ω pour marche-arrêt
	Plage de fonctionnement Y variable	Début 0.5...30 V Fin 2.5...32 V
	Modes de fonctionnement en option	variable (VDC, 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 U	VCC variable
	Sens de déplacement du moteur à mouvement	Réversible avec application
	Surpassement manuel	Manivelle hexagonale 7 mm, fournie
	Angle de rotation	95°
	Durée de course (moteur)	35 s / 90°
	Durée de course réglable	30...120 s
	Niveau sonore, moteur	68 dB(A)

Données techniques

Données fonctionnelles	Indication de la position	pointeur intégral
Données de sécurité		
Bloc d'alimentation UL	Alimentation de classe 2	
Indice de protection IEC/EN	IP66/67	
Indice de protection NEMA/UL	NEMA 4X	
Boîtier	UL Enclosure Type 4X	
Homologations	cULus 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	
Humidité ambiante	Max. 100% HR	
Température ambiante	-30...50°C [-22...122°F]	
Température de stockage	-40...80°C [-40...176°F]	
Entretien	sans entretien	
Poids	Poids	13 lb [5.9 kg]
Matériaux	Matériau de boîtier	Boîtier en aluminium moulé sous pression et plastique

Caractéristiques du produit

Utilisation	Les servomoteurs de registre de la série PMB sont conçus pour recevoir un support de montage et un coupleur ou une tringlerie pour une connexion à distance. Un indicateur visuel de position permet de voir la position du servomoteur pendant qu'il se déplace. Dans le cas des applications extérieures, le servomoteur installé doit être monté à l'horizontale ou au-dessus. Pour les applications intérieures, le servomoteur peut être dans n'importe quelle position, y compris à l'envers.
Fonctionnement	<p>Le servomoteur PMB offre une rotation de 95° et un indicateur visuel indique la position du servomoteur de registre. Le servomoteur PMB utilise un moteur CC sans balais à faible consommation d'énergie et est muni d'une protection électronique contre les surcharges. Un bloc d'alimentation universel est fourni pour brancher une tension d'alimentation de 24...240 V c.a. et de 24...125 V c.c. Un élément chauffant intelligent avec thermostat est inclus pour éliminer la condensation. Deux contacts auxiliaires sont fournis. L'un est réglé à 12,5 ouvert et l'autre est réglable sur place. La durée de course est réglable sur place de 30 à 120 secondes en utilisant l'application de communication en champ proche (CCP) et un téléphone intelligent.</p> <p>†Utiliser des fils de cuivre 60 C/75 C, 12...28 AWG, toronnés ou pleins. Utiliser un conduit métallique flexible. Pousser le dispositif de raccord de conduit indiqué sur le câble du servomoteur pour l'appuyer contre le boîtier. Visser le raccord de conduit. Recouvrir le câblage d'entrée des servomoteurs avec un conduit flexible homologué. Raccorder correctement le conduit dans une boîte de jonction appropriée. Tension de choc nominale de 4000 V. Type d'action 1. Contrôle du degré de pollution 3.</p>

Accessoires

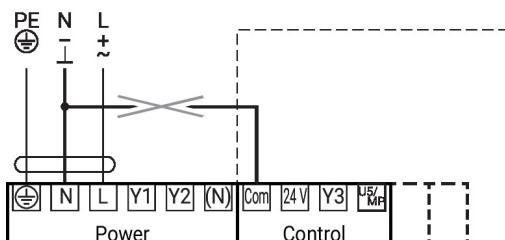
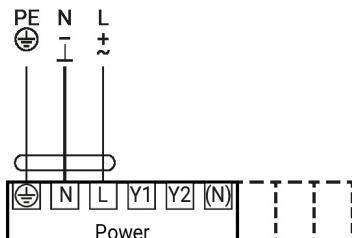
Outils	Description	Type
	Câble de connexion 3 m, A : RJ11 6/4 LINK.10, B : Weidmüller tripolaire et connexion électrique	ZK4-GEN
	Outil de paramétrage, avec fonction ZIP USB, pour servomoteurs Belimo configurables et communicants / régulateurs VAV et dispositifs d'évaluation du système VAV	ZTH US
Accessoires électriques	Description	Type
	Outil de paramétrage, avec fonction ZIP USB, pour servomoteurs Belimo configurables et communicants / régulateurs VAV et dispositifs d'évaluation du système VAV	ZTH US

Accessoires

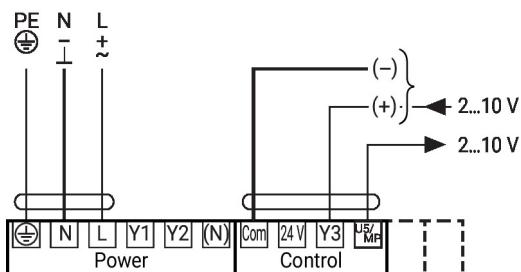
Passerelles	Description	Type
	Passerelle MP à BACnet MS/TP	UK24BAC
	Passerelle MP vers Modbus RTU	UK24MOD
	Passerelle MP vers LonWorks	UK24LON

Installation électrique

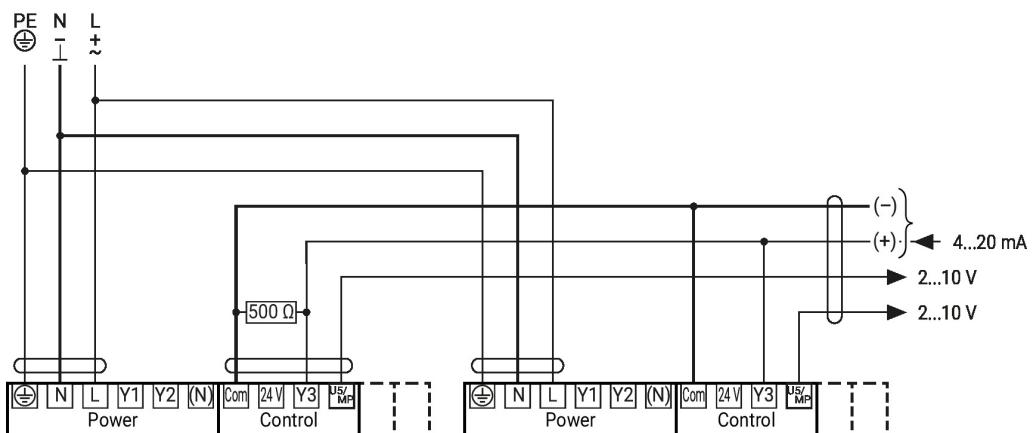
AC 24...240 V / DC 24...125 V



Régulation modulante



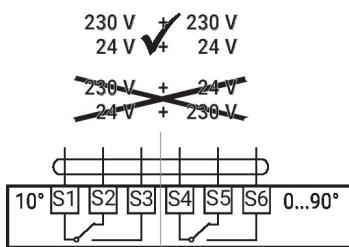
Circuit parallèle 4...20 mA



Point de consigne 2...10 V

Installation électrique

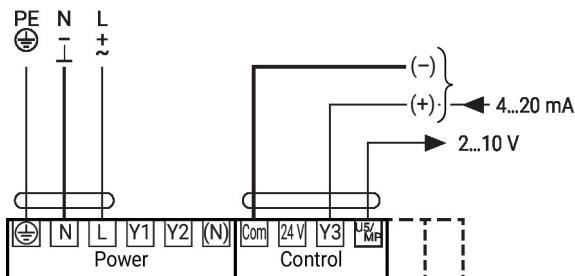
Contacts auxiliaires



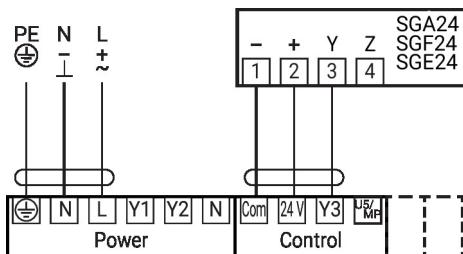
Autres installations électriques

Fonctions selon des paramètres spécifiques (nécessite une configuration)

Commande 4...20 mA



Positionneur SG..

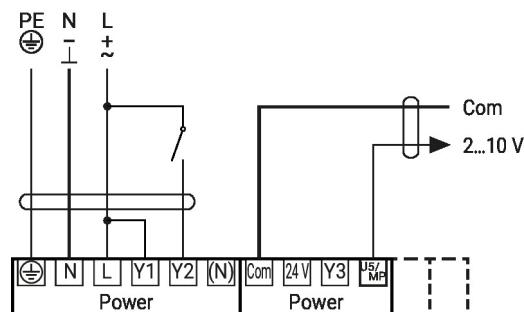
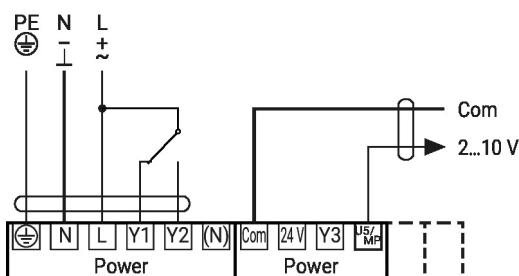


Remarque

Puissance en sortie maximum
«DC 24 V out» 1.2 W @ 50 mA!
Un transformateur d'isolement
de sécurité séparé doit être
utilisé pour des performances
supérieures !

Fonctions avec paramètres spécifiques (CCP)

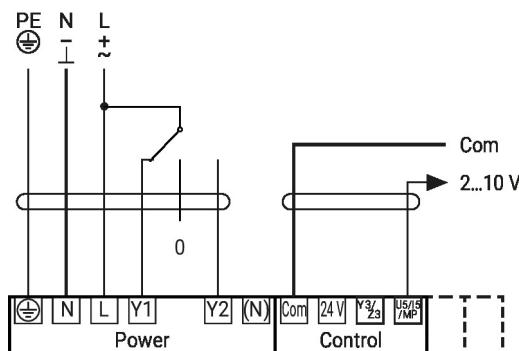
Commande marche/arrêt



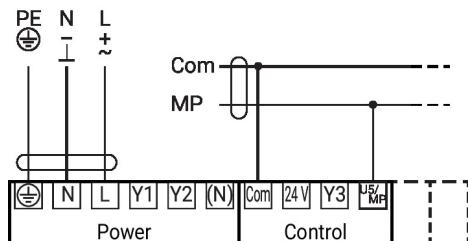
Autres installations électriques

Fonctions avec paramètres spécifiques (CCP)

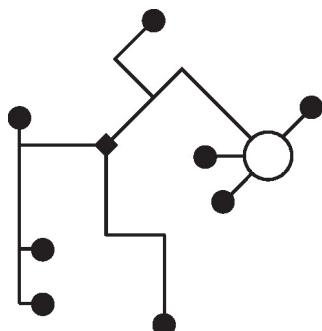
Commande à 3 points



Connexion au MP-Bus

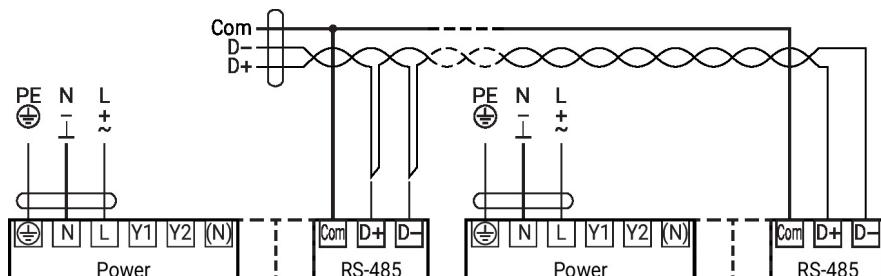


Topologie du réseau du MP-Bus

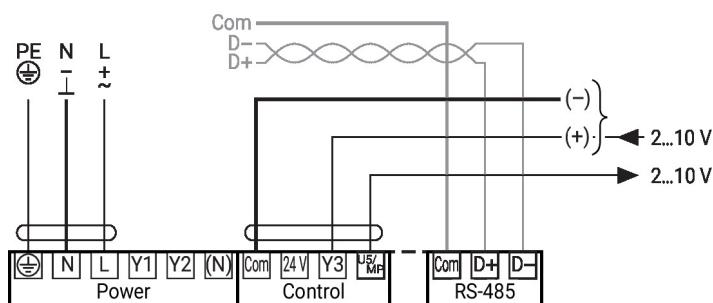


Il n'y a pas de restrictions pour la topologie du réseau (étoile, anneau, arbre ou formes mixtes admises).
 Alimentation et communication par le même câble à 3 fils
 • pas de blindage ou torsion nécessaire
 • pas de bornier ou résistance de terminaison requise

Connexion BACnet MS/TP / Modbus RTU



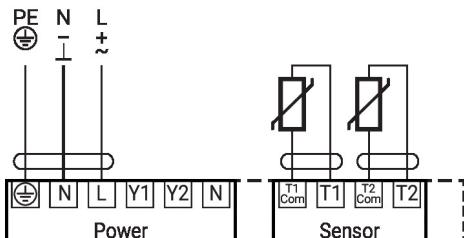
Connexion BACnet MS/TP / Modbus RTU avec point de consigne analogique (mode hybride)



Autres installations électriques

Fonctions avec paramètres spécifiques (CCP)

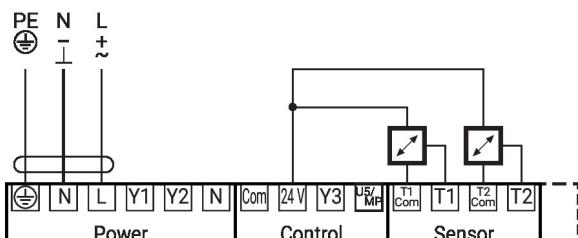
Connexion des capteurs passifs (BACnet MS/TP / Modbus RTU)



1)	2)
500 Ω ...2 k Ω	+/-1%
2 k Ω ...10 k Ω	+/-2%
10 k Ω ...55 k Ω	+/-6%

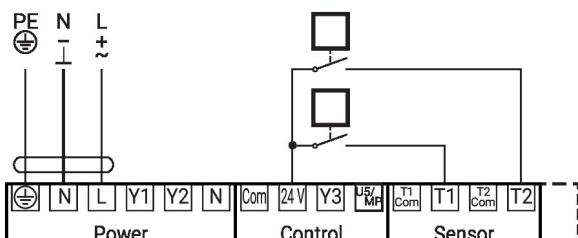
- 1) Plage de résistance
 2) Tolérance de la valeur mesurée
 Une compensation de la valeur de mesure est recommandée
 - Approprié pour les Ni1000 et Pt1000
 - Approprié pour les Belimo types 01DT-..

Connexion des capteurs actifs (BACnet MS/TP / Modbus RTU)



Plage de tension d'entrée possible : 0...10 V
 Résolution 5 mV
 Par exemple, pour capturer :
 - capteurs de température actifs
 - capteurs de débit
 - capteurs de pression / pression différentielle

Connexion dotée d'un contact de commutation (BACnet MS/TP / Modbus RTU)



Exigences relatives au contact de commutation :
 le contact de commutation doit pouvoir commuter un courant de 16 mA à 24 V avec précision.
 Par exemple, pour capturer :
 - dispositifs de surveillance du débit
 - messages de fonctionnement/défectuosité des refroidisseurs

Dimensions

