

MFT/programmable, Sans fonction de sécurité,  
24...240 V



garantie de 5 ans



## Caractéristiques techniques

Données électriques	Tension nominale Fréquence de tension nominale Plage de tension nominale Consommation d'énergie en service Consommation d'énergie en position d'arrêt Dimensionnement du transformateur Contact auxiliaire Puissance de commutation du contact auxiliaire Connexion électrique Protection contre les surcharges
Communication par bus de données	Communicant BACnet MS/TP Modbus RTU MP-Bus
Données fonctionnelles	Plage de fonctionnement Y Remarque relative à la plage de fonctionnement Y Impédance d'entrée Plage de fonctionnement Y variable Modes de fonctionnement en option Signal d'asservissement de position U Remarque relative au signal d'asservissement Max. 0.5 mA de position U Variante du signal d'asservissement de position U Sens de déplacement du moteur à mouvement Surpassement manuel Angle de rotation Durée de course (moteur) Durée de course réglable Niveau sonore, moteur Indication de la position
	2...10 V 4...20 mA 100 kΩ pour 2...10 V (0.1 mA), 500 Ω pour 4...20 mA, 1500 Ω pour marche-arrêté Début 0.5...30 V Fin 2.5...32 V variable (VDC, tout ou rien, à virgule flottante) 2...10 V Max. 0.5 mA VCC variable Réversible avec application Manivelle hexagonale 7 mm, fournie 90° 35 s / 90° 30...120 s 68 dB(A) pointeur intégral

## Caractéristiques techniques

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 [6.1 kg]
Matériaux	Matériau de boîtier	Boîtier en aluminium moulé sous pression et plastique

## Notes de sécurité



- Lors de travaux d'entretien, la position du robinet doit être réglée par le signal de positionnement. De plus, le servomoteur doit être débranché de la source d'alimentation. La manivelle à main et le surpassement manuel ne doivent pas être utilisées comme mesure de sécurité pour maintenir la position du robinet.

## Caractéristiques du produit

<b>Utilisation</b>	Les actionneurs de vanne de la série PR sont conçus avec une liaison intégrée et des indicateurs de position visuels. Pour les applications extérieures, la vanne installée doit être montée avec l'actionneur à l'horizontale ou au-dessus. Pour les applications intérieures, l'actionneur peut être à n'importe quel endroit, y compris directement sous la vanne.
<b>Fonctionnement</b>	L'actionneur de la série PR fournit une rotation de 90° et un indicateur visuel indique la position de la vanne. L'actionneur de la série PR utilise un moteur CC sans balais à faible consommation d'énergie et est protégé électroniquement contre les surcharges. Une alimentation électrique universelle est fournie pour connecter une tension d'alimentation de 24 à 240 V CA et 24 à 125 V CC. Inclus est un chauffage intelligent avec thermostat pour éliminer la condensation. Deux contacts auxiliaires sont fournis; un réglé à 10° ouvert et l'autre est réglable sur site. La durée de fonctionnement est réglable sur site de 30 à 120 secondes à l'aide de l'application de communication en champ proche (NFC) et d'un téléphone intelligent.  † Utilisez une plage de tailles de fils de cuivre 60° C / 75° C 12...28 AWG, toronnés ou pleins. Utilisez un conduit métallique flexible. Poussez le dispositif de raccord de conduit répertorié sur le câble de l'actionneur pour aboutir contre le boîtier. Vissez le connecteur de conduit. Recouvrez le câblage d'entrée des actionneurs d'un conduit flexible répertorié. Terminez correctement le conduit dans une boîte de jonction appropriée. Tension d'impulsion nominale 4000 V. Type d'action 1. Degré de pollution de contrôle 3.

## Accessoires

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

Accessoires mécaniques	Description	Type
	Clé de manœuvre pour PR, PKR, PM	ZG-HND PR
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
Capteurs	Description	Type
	Capteur de température de conduit/à immersion 6" [150 mm] x 0.24" [6 mm] Pt1000	01DT-5BN
	Capteur de température de conduit/à immersion 2" [50 mm] x 0.24" [6 mm] Pt1000	01DT-5BH
	Capteur de température de conduit/à immersion 4" [100 mm] x 0.24" [6 mm] Pt1000	01DT-5BL
	Capteur de température de conduit/à immersion 8" [200 mm] x 0.24" [6 mm] Pt1000	01DT-5BP
	Capteur de température de conduit/à immersion 18" [450 mm] x 0.24" [6 mm] Pt1000	01DT-5BT
	Capteur de température de conduit/à immersion 2" [50 mm] x 0.24" [6 mm] Ni1000 (JCI)	01DT-5EH
	Capteur de température de conduit/à immersion 4" [100 mm] x 0.24" [6 mm] Ni1000 (JCI)	01DT-5EL
	Capteur de température de conduit/à immersion 6" [150 mm] x 0.24" [6 mm] Ni1000 (JCI)	01DT-5EN
	Capteur de température de conduit/à immersion 8" [200 mm] x 0.24" [6 mm] Ni1000 (JCI)	01DT-5EP
	Capteur de température de conduit/à immersion 12" [300 mm] x 0.24" [6 mm] Pt1000	01DT-5BR
	Capteur de température de conduit/à immersion 12" [300 mm] x 0.24" [6 mm] Ni1000 (JCI)	01DT-5ER
	Capteur de température de conduit/à immersion 18" [450 mm] x 0.24" [6 mm] Ni1000 (JCI)	01DT-5ET

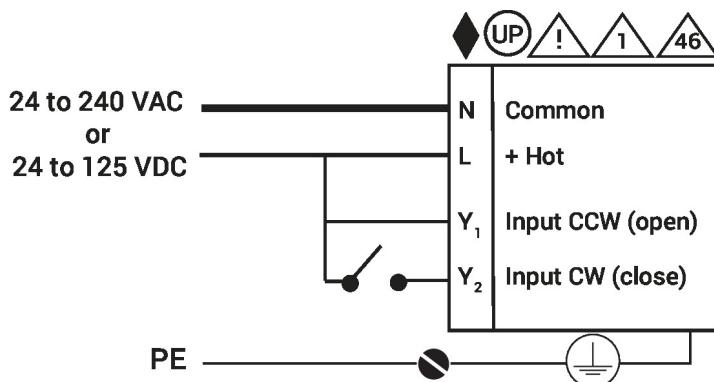
## Installation électrique

- ◆ Conforme aux exigences du cULus sur les appareils qui ne nécessitent aucune mise à la terre.
- (UP) Les modèles à alimentation électrique tous courants peuvent être alimentés en courant 24 à 240 V.
- ⚠ Débrancher l'alimentation.
- ⚠ Ils assurent la protection contre les surcharges et se déconnectent au besoin.
- ⚠ Deux contacts auxiliaires intégrés (2x SPDT) pour l'indication de la position de fin de course, le réglage du verrouillage, le démarrage du ventilateur, etc.
- ⚠ Ne connecter le commun qu'à la branche négative (-) des circuits de commande.
- ⚠ Les servomoteurs peuvent être branchés en parallèle. La consommation d'électricité et l'impédance d'entrée doivent être observées.
- ⚠ **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.

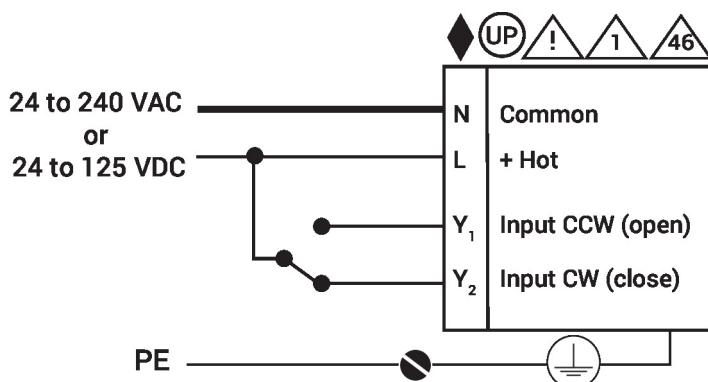
## Installation électrique

## Schémas de câblage

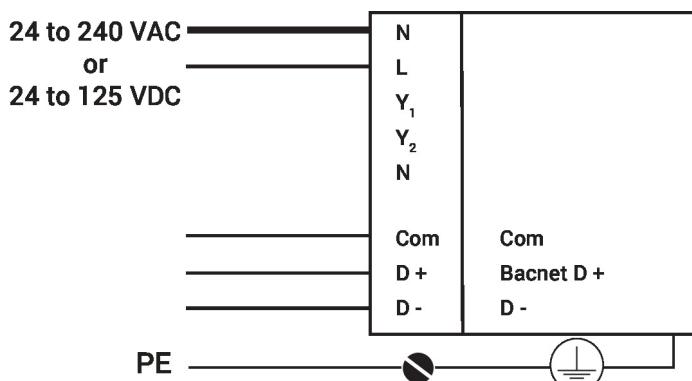
Tout ou rien



Tout ou rien



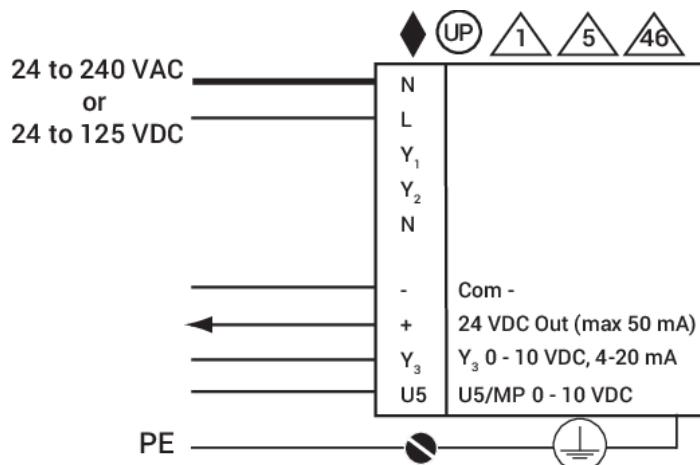
BACnet



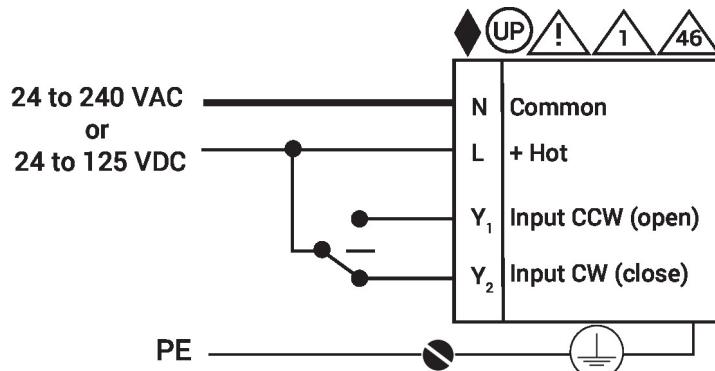
## Installation électrique

## Schémas de câblage

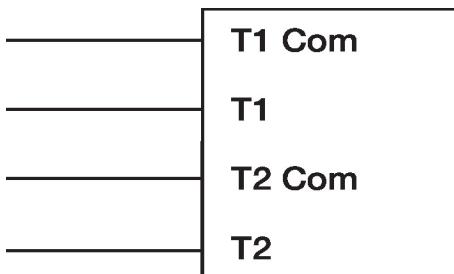
Modulant



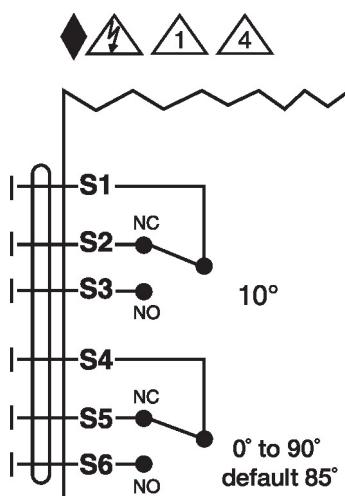
Virgule flottante



Capteurs de température



Contacts auxiliaires



## Dimensions

