

**Servomoteur de registre modulant servant au réglage des clapets dans des bâtiments techniques**

- Pour clapets jusqu'à environ: 0.4 m<sup>2</sup>
- Couple du moteur 2 Nm
- Tension nominale AC/DC 24 V
- Commande Modulant 2...10 V
- Signal de recopie 2...10 V



L'image peut différer du produit

## Caractéristiques techniques

Valeurs électriques	Tension nominale	AC/DC 24 V
Fréquence nominale	50/60 Hz	
Plage de tension nominale	AC 19.2...28.8 V / DC 19.2...28.8 V	
Puissance consommée en service	1 W	
Puissance consommée à l'arrêt	0.5 W	
Puissance consommée pour dimensionnement des câbles	1.5 VA	
Racc. d'alim. / commande	Borniers Câble Cu de 1.5 mm <sup>2</sup> ou torons Cu de 1.0 mm <sup>2</sup> (4 fils)	
Fonctionnement parallèle	Oui (tenir compte des données de performance)	
Données fonctionnelles	Couple du moteur	2 Nm
Plage de service Y	2...10 V	
Impédance d'entrée	100 kΩ	
Signal de recopie U	2...10 V	
Info. sur le signal de recopie U	Max. 1 mA	
Précision de la position	±5%	
Sens de déplacement du moteur à mouvement	rotation antihoraire (ccw)	
Note relative au sens de déplacement	Y = 0 V : butée gauche, position 0	
Commande manuelle	avec aimant	
Angle de rotation	0...287.5°	
Note relative à l'angle de rotation	fixe ou 0... 287,5 avec deux clips de butée montés sur le servomoteur, réglables par paliers de 2,5 315 avec un clip pour butée monté sur le servomoteur Max. 3600°, limité au moyen de deux butées mécaniques sur l'application	
Temps de course	75 s / 90°	
Niveau sonore, moteur	35 dB(A)	
Plage de réglage d'adaptation	Manuel avec aimant (automatique lors de la première mise sous tension)	
Mechanical interface	Entraînement du clapet: Noix d'enroulement universelle 6...12.7 mm	
Indication de la position	Mécanique, enfichable (avec aimant intégré pour le débrayage du servomoteur)	

Données de sécurité		
	Classe de protection CEI/EN	III, Basse Tension de sécurité (SELV)
	Bloc d'alimentation UL	Class 2 Supply
	Indice de protection IEC/EN	IP20
	Indice de protection NEMA/UL	NEMA 1
	Boîtier	UL Enclosure Type 1
	CEM	CE according to 2014/30/EU
	Certification CEI/EN	IEC/EN 60730-1 et IEC/EN 60730-2-14
	Test d'hygiène	Conformément à la norme VDI 6022 Partie 1/ SWKI VA 104-01, nettoyable et désinfectable, faibles émissions
	Type d'action	Type 1
	Tension d'impulsion assignée d'alimentation/ de commande	0.8 kV
	Degré de pollution	2
	Humidité ambiante	Max. 95% RH, sans condensation
	Température ambiante	-30...50°C [-22...122°F]
	Température d'entreposage	-40...80°C [-40...176°F]
	Entretien	sans entretien
Poids	Poids	0.21 kg

## Consignes de sécurité



- Cet appareil a été conçu pour une utilisation dans les systèmes fixes de chauffage, de ventilation et de climatisation. Par conséquent, elle ne doit pas être utilisée à des fins autres que celles spécifiées, en particulier dans les avions ou dans tout autre moyen de transport aérien.
- Application extérieure : possible uniquement lorsqu'aucun(e) eau (de mer), neige, glace, gaz d'isolation ou agressif n'interfère directement avec le dispositif et lorsque les conditions ambiantes restent en permanence dans les seuils, conformément à la fiche technique.
- L'installation est effectuée uniquement par des spécialistes agréés. Toutes réglementations légales ou institutionnelles relatives au montage doivent être observées durant l'installation.
- Les butées mécaniques destinées à la limitation d'angle de rotation doivent uniquement être retirées à des fins de réglage. Elles doivent toujours être montées pendant le fonctionnement.
- Il est uniquement possible d'ouvrir l'appareil sur le site du fabricant. Il ne contient aucune pièce pouvant être remplacée ou réparée par l'utilisateur.
- Pour calculer le couple requis, on prendra en compte les spécifications fournies par les fabricants de registres concernant la section transversale et la conception ainsi que la situation d'installation et les conditions de ventilation.
- L'appareil contient des composants électriques et électroniques, par conséquent, ne doit pas être jeté avec les ordures ménagères. La législation et les exigences en vigueur dans le pays concerné doivent absolument être respectées.

## Caractéristiques du produit

Fonctionnement selon	Le servomoteur est commandé par un signal de commande standard de DC 0...10 V (remarquer la plage de travail) et se positionne en fonction du signal de commande. La mesure de tension U est utilisée pour l'affichage électrique de la position du registre 0...100 % et comme signal de commande pour d'autres servomoteurs.
----------------------	--

## Caractéristiques du produit

<b>Montage simple</b>	Le servomoteur est directement monté sur l'axe de registre ( $\varnothing 6\ldots 12.7$ mm) avec une noix d'entraînement universelle et ensuite fixé à l'aide de la barrette anti-rotation, l'empêchant ainsi de tourner. La barrette anti-rotation Z-ARCM est incluse dans le contenu de livraison.
<b>Poignées</b>	La commande manuelle avec aimant est possible (l'engrenage est débrayé aussi longtemps que l'aimant reste collé à son symbole). L'aimant de débrayage du servomoteur est intégré à l'indicateur de positionnement. Après une commande manuelle, il est impératif de déclencher une adaptation par aimant à l'emplacement prévu à cet effet.
<b>Angle de rotation réglable</b>	Angle de rotation réglable avec butées mécaniques.
<b>Sécurité de fonctionnement élevée</b>	Le servomoteur est protégé contre les surcharges, ne requiert pas de contact de fin de course et s'arrête automatiquement en butée.
<b>Position de départ</b>	Lors de la première activation de la tension d'alimentation, c.-à-d. lors de la mise en service, le servomoteur effectue une adaptation, c'est-à-dire que la plage de travail et le signal de recopie s'ajustent à la plage de réglage mécanique. Le servomoteur se positionne par la suite en fonction du signal de commande.
<b>Y = 0 V    ccw ↗</b>	
<b>Adaptation et synchronisation</b>	Une adaptation peut être déclenchée manuellement grâce à l'utilisation d'un aimant à l'emplacement prévu à cet effet. Le servomoteur se positionne par la suite en fonction du signal de commande.
<b>Synchronisation masquée</b>	Si le servomoteur en cours de fonctionnement se déplace jusqu'à la butée de fin de course inférieure, il effectue une synchronisation du signal de commande à DC 2 V. Ce processus permet de s'assurer que la plage de signaux correspond également à la gamme fonctionnelle effective de l'opération en cours. La butée de fin de course inférieure est approchée une fois le signal de commande < DC 2.1 V. Le servomoteur passe à la position nouvellement spécifiée une fois le signal de commande à nouveau > DC 2,3 V.

## Accessoires

Accessoires mécaniques	Description	Références
Barrette anti-rotation, Emballage multiple 20 pièces		Z-ARCM
Aimant de débrayage du servomoteur, Emballage multiple 20 pièces		Z-MA
Indicateur de position, Emballage multiple 20 pièces		Z-PICM
Clip pour butée, Emballage multiple 20 pièces		Z-ESCM
Rallonge d'axe 170 mm $\varnothing 10$ mm pour axe de registre $\varnothing 6\ldots 16$ mm		AV6-20

## Installation électrique

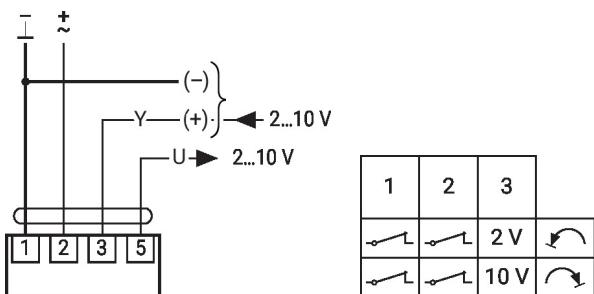


Alimentation par transformateur d'isolation de sécurité.

Un raccordement simultané d'autres servomoteurs est possible. Tenir compte des données de performance.

## Installation électrique

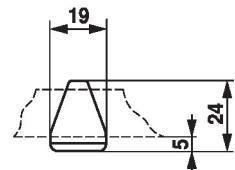
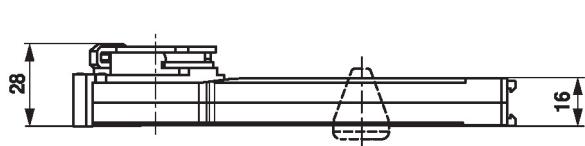
AC/DC 24 V, proportionnel



## Dimensions

## Longueur d'axe

	Min. 32
-	-



## Plage de fixation

6...12.7	6 / 8 / 10	6...12.7

