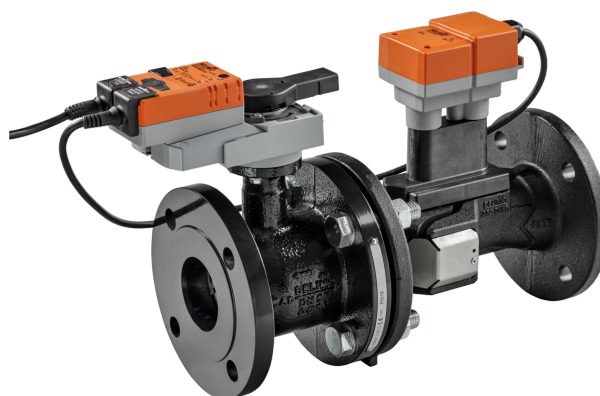


Vanne de régulation à boisseau sphérique avec contrôle de débit commandé par capteur, avec fonction de sécurité électrique, 2 voies, Brides, PN 16 (EPIV)

- Tension nominale AC/DC 24 V
- Commande Modulant, Communication
- Pour systèmes d'eau fermés
- Pour commande de modulation d'unité de traitement d'air et système de chauffage côté eau
- Communication via MP-Bus Belimo ou commande classique
- Conversion de signaux du capteur et contacts de commutation actifs



L'image peut différer du produit



Vue d'ensemble

Références	DN	V'nom [l/s]	V'nom [l/min]	V'nom [m³/h]	Kvs theor. [m³/h]	PN
EP065F+KMP	65	8	480	28.8	50	16
EP080F+KMP	80	11	660	39.6	75	16
EP100F+KMP	100	20	1200	72	127	16
EP125F+KMP	125	31	1860	111.6	195	16
EP150F+KMP	150	45	2700	162	254	16

Kvs theor. : valeur théorique du Kvs servant au calcul perte de pression

Caractéristiques techniques

Caractéristiques électriques	Tension nominale	AC/DC 24 V
	Fréquence nominale	50/60 Hz
	Plage de tension nominale	AC 19.2...28.8 V / DC 21.6...28.8 V
	Puissance consommée en service	10 W (DN 65, 80) 13 W (DN 100, 125, 150)
	Puissance consommée à l'arrêt	5 W (DN 65, 80) 7 W (DN 100, 125, 150)
	Puissance consommée pour dimensionnement des câbles	20 VA (DN 65, 80) 24 VA (DN 100, 125, 150)
	Racc. d'alim. / commande	Câble 1 m, 4x 0.75 mm²
	Fonctionnement parallèle	Oui (tenir compte des données de performance)
Bus de communication de données	Produits communicants	MP-Bus
	Nombre de nœuds	MP-Bus max. 8
Caractéristiques fonctionnelles	Plage de service Y	2...10 V
	Impédance d'entrée	100 kΩ
	Plage de service Y variable	Début 0.5...24 V Fin 8.5...32 V
	Modes de fonctionnement en option	Proportionnel (DC 0 ... 32V)
	Signal de recopie U	2...10 V
	Info. sur le signal de recopie U	Max. 1 mA
	Signal de recopie U variable	Début 0.5...8 V Fin 2...10 V
	Réglage de la position de sécurité	NC/NO ou réglable 0...100 % (bouton rotatif POP)

Caractéristiques fonctionnelles	Réglage du temps avant la mise en sécurité ("PF")	0...10 s
	Temps de course fonction de sécurité	35 s / 90°
	Niveau sonore du moteur	45 dB(A)
	Niveau de puissance sonore, avec fonction de sécurité	61 dB(A)
	V'max réglable	30...100% de V'nom
	Précision de régulation	±5% (de 25...100% V'nom) @ 20 °C / 0% de glycol
	Notes sur la précision de régulation	±10% (de 25...100% V'nom) @ -10...120 °C / 0...50% de glycol
	Débit réglable min.	1% de V'nom
	Fluide	Eau, eau avec glycol jusqu'à un volume maximal de 50 %.
	Température du fluide	-10...120°C [14...248°F]
	Pression de fermeture Δps	690 kPa
	Pression différentielle Δpmax	340 kPa
	Caractéristique de débit	Pourcentage égal (VDI/VDE 2173), optimisé dans la plage d'ouverture
	Remarque sur la caractéristique de débit	commutation possible en linéaire (VDO/ VDE 2173)
	Taux de fuite	Étanche aux bulles d'air, taux de fuite A (EN 12266-1)
	Raccordement	Brides selon la norme EN 1092-2
	Orientation de l'installation	verticale à horizontale (rapportée à l'axe)
	Entretien	sans entretien
	Commande manuelle	avec bouton-poussoir
Mesure du débit	Technologie de mesure	Mesure de débit ultrasonique
	Précision de mesure du débit	±2 % (de 25...100 % V'nom) à 20 °C / glycol 0 % vol.
	Remarque sur la précision de mesure du débit	±6 % (de 25...100 % V'nom) à -10...120 °C / glycol 0...50 % vol.
	Débit min. mesurable	0.5% de V'nom
Données de sécurité	Classe de protection CEI/EN	III, Basse Tension de sécurité (SELV)
	Indice de protection IEC/EN	IP54
	Directive Equipements sous pression (PED)	CE conforme 2014/68/EC
	CEM	CE according to 2014/30/EU
	Type d'action	Type 1.AA
	Tension d'impulsion assignée d'alimentation/ de commande	0.8 kV
	Degré de pollution	3
	Humidité ambiante	Max. 95% RH, sans condensation
	Température ambiante	-30...50°C [-22...122°F]
	Température d'entreposage	-20...80°C [-4...176°F]
Matériaux	Corps de vanne	EN-GJL-250 (GG 25)
	Tube de mesure du débit	EN-GJL-250 (GG 25), avec peinture de protection
	Élément de fermeture	Acier inoxydable AISI 316
	Tige	Acier inoxydable AISI 304

Caractéristiques techniques

Matériaux	Joint de la tige	EPDM
	Siège	PTFE, joint torique Viton
Lexique	Abréviations	POP = Power Off Position (position lors de la mise en sécurité)
		PF = Temps d'attente avant mouvement de sécurité

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.
- 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

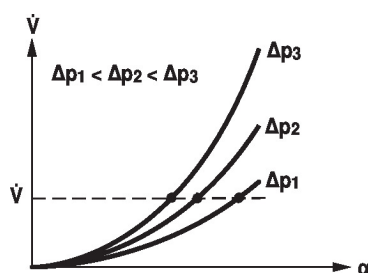
Fonctionnement selon

Le dispositif performant CVC comporte trois composants : la vanne de régulation à boisseau sphérique (CCV), le tube de mesure doté d'un capteur de débit et le servomoteur lui-même. Le débit maximum ajusté (V_{max}) est assigné au signal de commande maximum (généralement, 10 V / 100%). Le dispositif performant HVAC peut être commandé par des signaux communicants ou analogiques. Le fluide est détecté par le capteur dans le tube de mesure, et cela est appliqué comme valeur de débit. La valeur de débit mesurée peut différer de la consigne. Le servomoteur corrige l'écart, en modifiant la position de la vanne. L'angle de rotation α varie selon la pression différentielle à travers l'élément de commande (voir les courbes de débit).

Grâce à la tension d'alimentation, les condensateurs intégrés seront chargés.

L'interruption de l'alimentation entraîne le retour de la vanne au réglage de la position de sécurité d'origine par la décharge de l'énergie stockée.

Courbes caractéristiques de débit



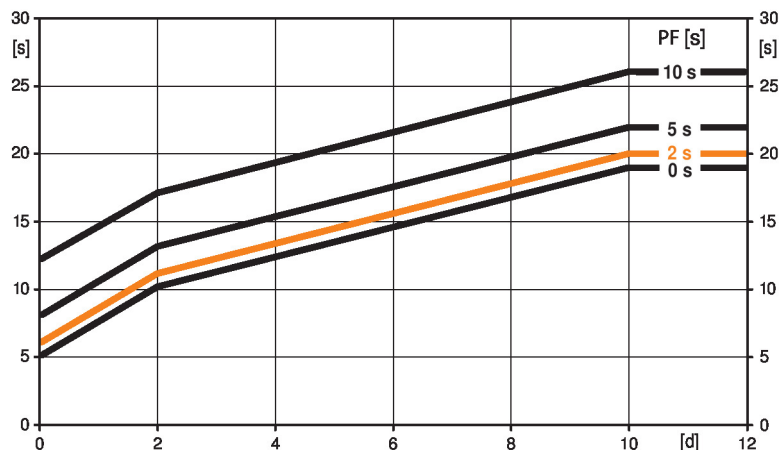
Temps de préchargement ("Start Up")

Un temps de préchargement est requis pour les condensateurs. Ce temps est utilisé pour chargé les condensateurs internes pour qu'ils atteignent une tension utilisable par le moteur. Ainsi, en cas de rupture de l'alimentation, le servomoteur est assuré de revenir à sa position de sécurité.

La durée du temps de préchargement dépend principalement des facteurs suivants :

- durée de la coupure d'électricité
- temps d'attente PF (temps d'attente)

Temps de préchargement typiques



[d] = Interruption d'alimentation en jours

[s] = Durée de précharge en secondes

PF[s] = Temps d'attente

Exemple de calcul : pour une interruption d'alimentation de 3 jours et un temps d'attente (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]					

A la livraison

Le servomoteur est complètement déchargé à la livraison d'usine, c'est pourquoi il a besoin d'environ 20 s pour précharger les condensateurs, avant les réglages et l'installation.

Temps d'attente

Les interruptions d'alimentation peuvent être pontées pour une durée maximum de 10 secondes.

En cas d'interruption de l'alimentation électrique, le servomoteur demeure stationnaire conformément au temps d'attente. Si la durée de l'interruption de l'alimentation électrique est supérieure au temps d'attente, alors le servomoteur se déplace vers la position de sécurité sélectionnée.

Le temps d'attente réglé en usine est de 2 s. Ce paramètre peut être modifié sur site durant le fonctionnement à l'aide du boîtier de paramétrages Belimo MFT-P.

Réglages : le bouton rotatif ne doit pas être positionné sur "Tool". Pour les ajustements rétroactifs du temps d'attente à l'aide de l'outil de paramétrage Belimo MFT-P ou du dispositif de réglage et de diagnostic ZTH-EU, vous devez entrer uniquement les valeurs.

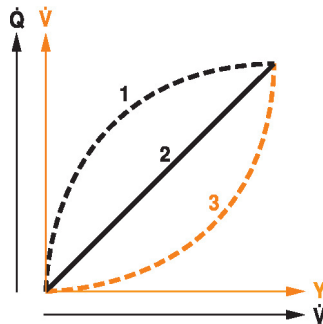
Réglage de la position de sécurité

Le bouton rotatif Position de sécurité peut être utilisé pour ajuster le réglage de la position de sécurité souhaitée de 0...100 % par incréments de 10 %. Le bouton rotatif renvoie systématiquement à l'angle adapté de la plage de rotation. En cas de coupure d'électricité, le servomoteur se déplace vers le réglage de la position de sécurité sélectionnée.

Réglages : Le bouton rotatif doit être réglé sur la position « Outil » pour des réglages rétroactifs de la position de sécurité à l'aide du boîtier de paramétrage MFT-P de Belimo. Une fois que le bouton rotatif retourne dans la plage 0...100%, la valeur définie manuellement a la priorité du positionnement.

Comportement de transmission (HE) Comportement de transmission de l'échangeur de chaleur

En fonction de la construction, de la dispersion de température, des caractéristiques du fluide et du circuit hydraulique, la puissance Q n'est pas proportionnelle au débit volumétrique d'eau \dot{V} (Courbe 1). La commande de température permet de maintenir le signal de commande Y proportionnel à la puissance Q (Courbe 2). Ce n'est possible qu'à l'aide d'une caractéristique de débit à pourcentage égal (Courbe 3).



Courbes caractéristiques

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

Le signal de commande Y correspond à la puissance Q via la tour de refroidissement et le débit est commandé dans l'EPIV. Le signal de commande Y est converti en courbe caractéristique à pourcentage égal et transmis avec la valeur V'max comme nouveau réglage de référence w. L'écart de régulation momentanée produit le signal de commande Y1 pour le servomoteur. Les paramètres de commande spécialement configurés en rapport avec le capteur de débit précis assurent une commande de qualité stable. Toutefois, ces paramètres ne conviennent pas aux boucles de régulation rapides, comme la commande de l'eau domestique. U5 affiche le débit mesuré sous forme de tension (réglage d'usine).

Configuration de la valeur V'max avec ZTH EU :

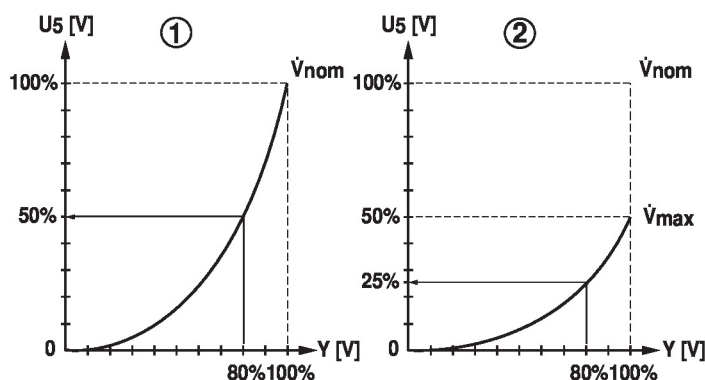
U5 fait référence à la valeur V'nom concernée, c'est-à-dire si V'max s'élève p. ex. à 50 % de V'nom, alors Y = 10 V, U5 = 5 V.

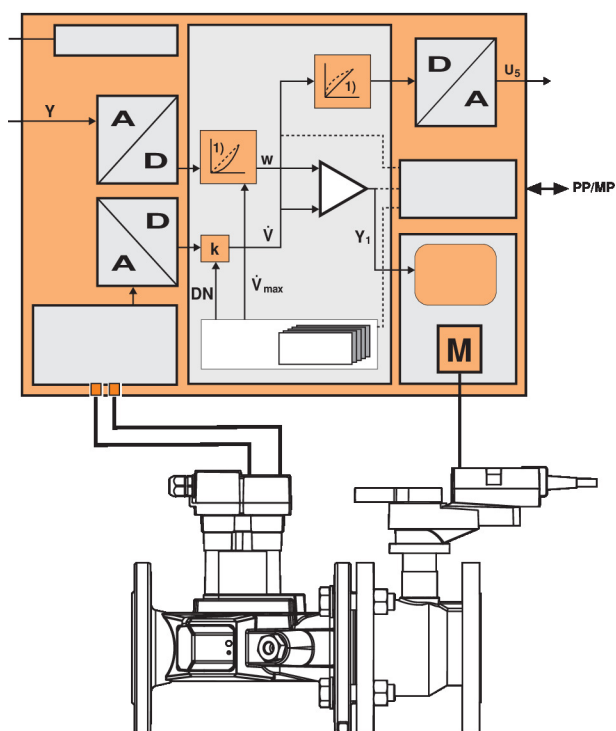
Configuration de la valeur V'max avec PC-Tool :

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 % V'nom), la plage de débit U5 est aussi modifiée automatiquement à la même valeur (ex. 70 % V'nom : U5 = 10 V). Ce réglage peut-être modifié en changeant la valeur manuellement (plage de débit U5 = 100 % : U5 fait référence à la valeur V'nom).

À défaut, U5 peut être utilisé pour l'affichage de l'angle d'ouverture de la vanne.

1. pourcentage égal standard V'max = V'nom / 2. effet V'max < V'nom



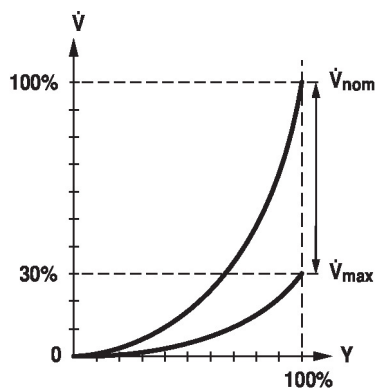


Contrôle de débit

V_{nom} est le débit maximum possible.

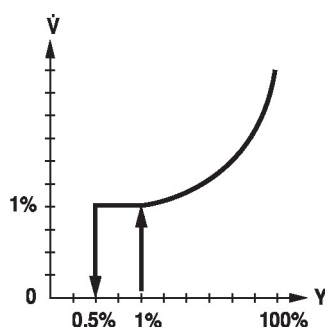
V_{max} est le débit maximal qui a été réglé avec le signal de commande le plus élevé.

V_{max} peut être réglé entre 30% et 100% du V_{nom} .



Caractéristiques du produit

- Limite de mesure** Compte tenu de la vitesse d'écoulement très faible dans la phase d'ouverture, ce n'est plus mesurable par le capteur avec la tolérance requise. Cette plage sera masquée électroniquement.
- Ouverture de la vanne**
La vanne reste fermée jusqu'à ce que le débit requis par le signal de commande DDC corresponde à 1 % du V'nom. La commande suivant la caractéristique de débit est active après le dépassement de cette valeur.
- Fermeture de la vanne**
La commande suivant la caractéristique de débit est active jusqu'au débit requis de 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 niveau chute au-dessous du débit de 0.5 % du V'nom requis par le signal de commande DDC, alors la vanne se fermera.



- Convertisseur pour capteurs** Option de connexion d'un capteur (actif ou contact de commutation). Le servomoteur de la gamme MP sert de convertisseur analogique/numérique pour la transmission des signaux du capteur via MP-Bus au système de niveau supérieur.
- Appareil paramétrable** Les paramètres usine répondent à la plupart des applications courantes. Les paramètres individuels peuvent être modifiés grâce au ZTH EU ou à Belimo Assistant 2.
- Inversion du signal de commande** Le signal de commande peut être inversé en cas d'utilisation d'un signal analogique. L'inversion provoque un changement du comportement standard, c'est-à-dire qu'à un signal de commande de 0 %, la régulation est à V'max ou Q'max, et la vanne est fermée à un signal de commande de 100 %.
- Équilibrage dynamique** Avec les outils Belimo, le débit maximum (équivalent à 100 % de la valeur requise) peut être réglé sur site, en quelques étapes simples et efficaces. Si le dispositif est intégré dans le système de gestion, alors l'équilibrage peut être traité directement par le système de gestion.
- Commande manuelle** Commande manuelle avec bouton-poussoir disponible - temporaire. L'engrenage principal reste débrayé lorsque le bouton est maintenu pressé.
- Sécurité fonctionnelle élevée** Le servomoteur est protégé contre les surcharges, ne requiert pas de contact de fin de course et s'arrête automatiquement en butée.

Accessoires

Outils	Description	Références
	Boîtier de paramétrages, avec fonction ZIP USB, Pour servomoteurs Belimo paramétrables et communicants, régulateurs VAV et dispositifs performants CVC	ZTH EU
	Boîtier de paramétrage pour la configuration avec et sans fil, fonctionnement sur site et dépannage.	Belimo Assistant 2
	Adaptateur pour outil de réglage ZTH	MFT-C
	Câble de raccordement 5 m, A: RJ11 6/4 LINK.10, B : prise de service 6 pôles pour appareil Belimo	ZK1-GEN
	Câble de raccordement 5 m, A: RJ11 6/4 LINK.10, B : extrémité de fil libre pour le raccordement au bornier MP/PP	ZK2-GEN

Accessoires
Accessoires électriques
Description

Belimo Assistant Link Bluetooth et USB vers NFC et convertisseur MP-Bus
pour appareils Belimo paramétrables et communicants

Références

LINK.10

Description

Réchauffeur d'axe bride F05 (30 W)
Alimentation MP-Bus pour servomoteurs MP

Références

ZR24-F05
ZN230-24MP

Passerelles
Description

Passerelle MP vers BACnet MS/TP
Passerelle MP vers Modbus RTU

Références

UK24BAC
UK24MOD

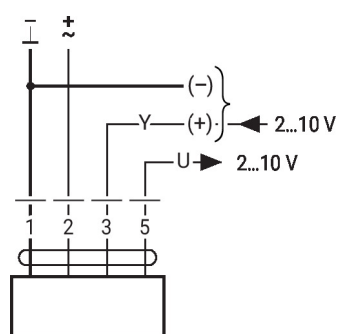
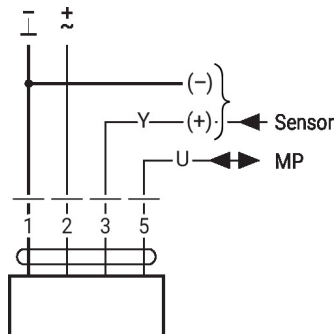
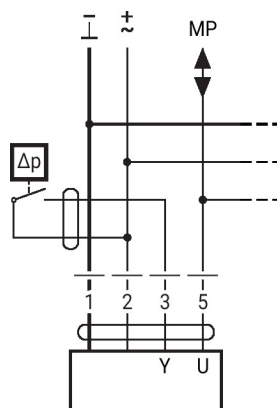
Installation électrique


Alimentation par transformateur d'isolement de sécurité.

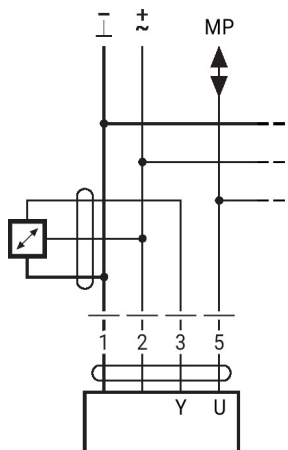
Un raccordement simultané d'autres servomoteurs est possible. Tenir compte des données de performance.

Couleurs de fil:

- 1 = noir
- 2 = rouge
- 3 = blanc
- 5 = orange

AC/DC 24 V, proportionnel

MP-Bus

Convertisseur pour capteurs
Raccordement d'un contact de commutation externe


- Courant de commutation
16 mA à 24 V
- Le point de départ de la plage
de travail doit être configuré sur
le servomoteur MP à $\geq 0,5$ V

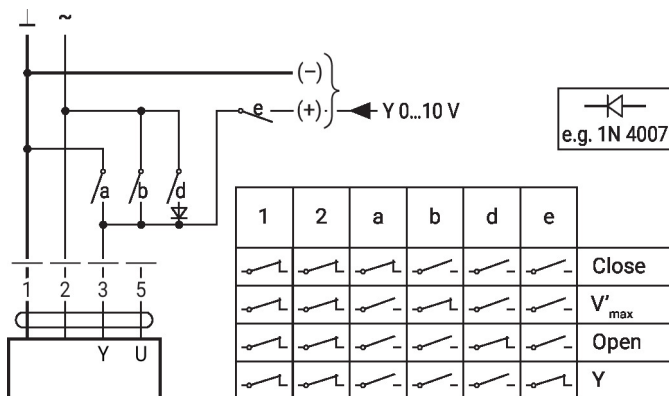
Raccordement de sondes actives


- Alimentation AC / DC 24 V
- Signal de sortie 0...10 V (max.
0...32 V)
- Résolution 30 mV

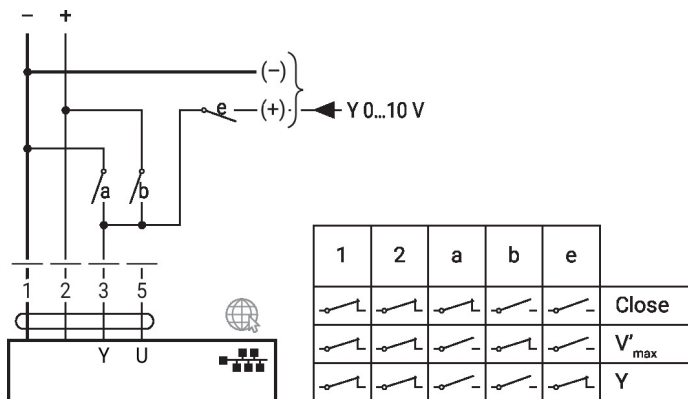
Autres installations électriques

Fonctions avec paramètres spécifiques (nécessite une configuration)

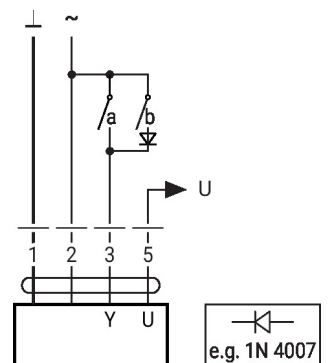
Commande forcée et limitation avec AC 24 V avec contacts de relais



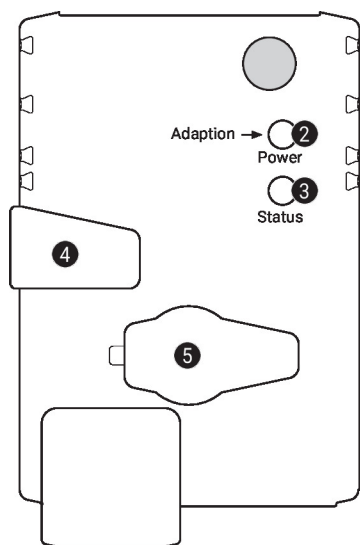
Commande forcée et limitation avec alimentation DC 24 V par des contacts relais



Commande à 3 points



Éléments d'affichage et de commande


2 Bouton-poussoir et affichage LED vert

Éteint :	Pas d'alimentation ou panne
Allumé :	En fonctionnement
Appui sur le bouton :	Déclenche l'adaptation de l'angle de rotation, suivie du mode standard

3 Bouton-poussoir et affichage LED jaune

Éteint :	Mode standard
Allumé :	Processus d'adaptation ou de synchronisation actif
Clignotant :	Communication MP-Bus active
Appuyer sur le bouton :	Confirmation de l'adressage

4 Bouton de débrayage manuel

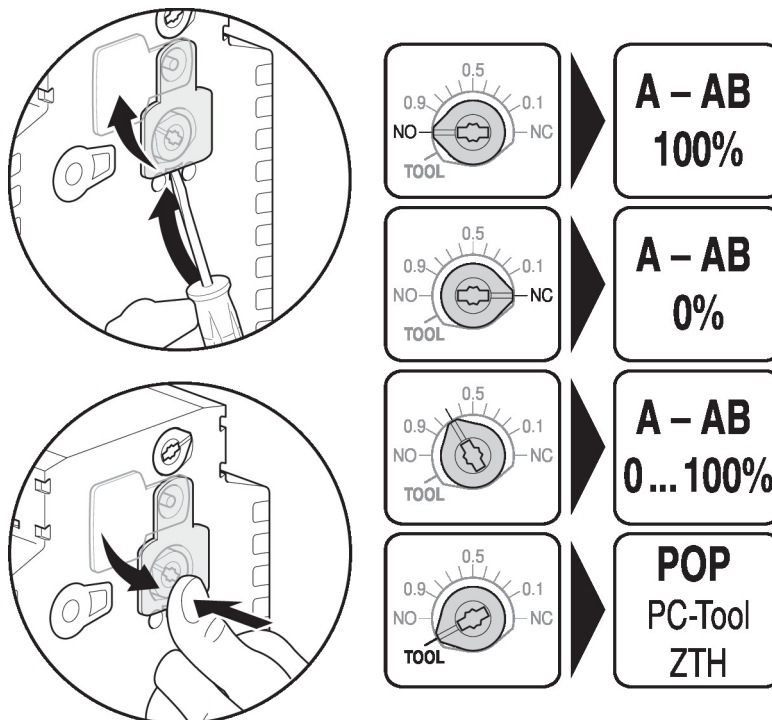
Appuyer sur le bouton :	Le servomoteur débraie, le moteur s'arrête, la commande manuelle est possible
Relâcher le bouton :	Le servomoteur embraie, mode standard

5 Prise de service

Pour la connexion des outils de configuration et du boîtier de paramétrages

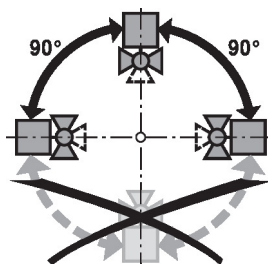
Contrôle du raccordement électrique

2 Éteint et **3** Allumé Erreur de câblage possible dans l'alimentation électrique

Réglage de la position de sécurité
Réglage de la position sécurité (POP)


Notes d'installation

Orientation autorisée de l'installation Les montages au-dessus de l'axe horizontale sont possibles. Toutefois, il n'est pas permis de monter les vannes à boisseau sphérique avec l'axe tête en bas.



Site d'installation sur le retour Installation sur le circuit de retour recommandée

Qualité de l'eau requise Les dispositions prévues par la norme VDI 2035 relative à la qualité de l'eau sont à respecter. Les vannes à boisseau sphérique sont des organes de réglage. Comme pour les autres équipements et pour qu'elles assurent leur fonction à long terme, il est recommandé de prévoir un dispositif de filtration afin de les protéger. L'installation du filtre adapté est recommandée.

L'eau doit présenter une conductivité $\geq 20 \mu\text{S}/\text{cm}$ pour un bon fonctionnement. Il convient de noter que, normalement, lors de l'utilisation d'une eau à faible conductivité, la conductivité est élevée à une valeur supérieure à la valeur minimale requise durant le remplissage, ce qui permet de faire fonctionner le système. Augmentation de la conductivité pendant le remplissage causée par :- eau résiduelle non traitée issue du test de pression ou du pré-rinçage

- sels métalliques (ex. rouille) dissous hors des matières premières

Réchauffeur d'axe Dans les applications d'eau froide avec air ambiant chaud et humide, de la condensation peut se produire dans les servomoteurs. Cela peut entraîner la corrosion des engrenages du servomoteur et provoquer une panne de celui-ci. Dans de telles applications, l'utilisation d'un réchauffeur d'axe est recommandée.

Le réchauffeur d'axe ne doit être utilisé que lorsque le système est en marche, puisqu'il ne dispose d'aucun régulateur de température.

Entretien Les vannes de régulation et les servomoteurs rotatifs et les capteurs ne nécessitent pas d'entretien.

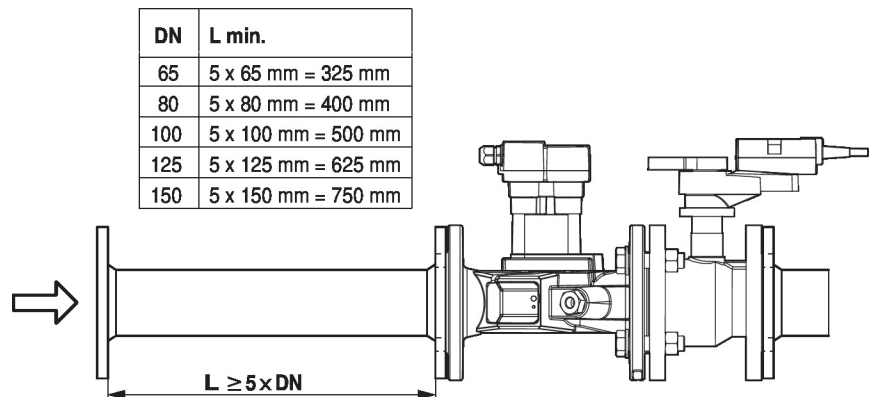
Avant toute intervention sur l'élément de commande, coupez l'alimentation du servomoteur rotatif (en débranchant le câble électrique si nécessaire). Les pompes de la partie de tuyauterie concernée doivent être à l'arrêt et les vannes d'isolement fermées (au besoin, attendre que les pompes aient refroidi et réduire la pression du système à la pression ambiante).

La remise en service ne pourra avoir lieu que lorsque la vanne à boisseau sphérique 6 voies et le servomoteur rotatif auront été montés conformément aux instructions et que les tuyauteries auront été remplies dans les règles de l'art.

Sens du débit Le sens de débit indiqué par une flèche sur la vanne doit être respecté; dans le cas contraire, la valeur de débit mesurée sera incorrecte.

Notes d'installation

Section d'entrée Une section de stabilisation du débit massique ou une section d'entrée dans le sens du débit doit être placée en amont du capteur de débit pour obtenir la précision de mesure requise. Cette longueur doit être d'au moins 5 x DN.



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

Informations complémentaires

Sélection de la vanne La vanne est déterminée en utilisant le débit maximum 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, on peut choisir le même DN de vanne que le diamètre nominal de la tour de refroidissement.

Pression différentielle minimale (Perte de charge)

La pression différentielle minimale requise (perte de pression au moyen de la vanne) pour obtenir le débit V'max souhaité, peut être calculée à l'aide de la valeur Kvs théorique (voir la vue d'ensemble) et de la formule mentionnée ci-dessous. La valeur calculée dépend du débit maximum requis V'max. Les pressions différentielles plus élevées sont compensées automatiquement par la vanne.

Formule

$$\Delta p_{\min} = 100 \times \left(\frac{V'_{\max}}{K_{vs} \text{ theor.}} \right)^2$$

$\Delta p_{\min}: \text{kPa}$
 $V'_{\max}: \text{m}^3/\text{h}$
 $K_{vs} \text{ theor.}: \text{m}^3/\text{h}$

Exemple (DN 100 avec le débit maximal souhaité = 50% V'nom)

EP100F+KMP

K_{vs} theor. = 127 m³/h

V'nom = 1200 l/min

50% x 1200 l/min = 600 l/min = 36 m³/h

$$\Delta p_{\min} = 100 \times \left(\frac{V'_{\max}}{K_{vs} \text{ theor.}} \right)^2 = 100 \times \left(\frac{36 \text{ m}^3/\text{h}}{127 \text{ m}^3/\text{h}} \right)^2 = 8 \text{ kPa}$$

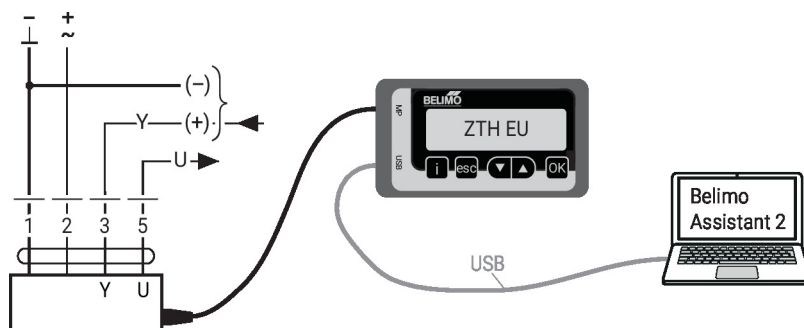
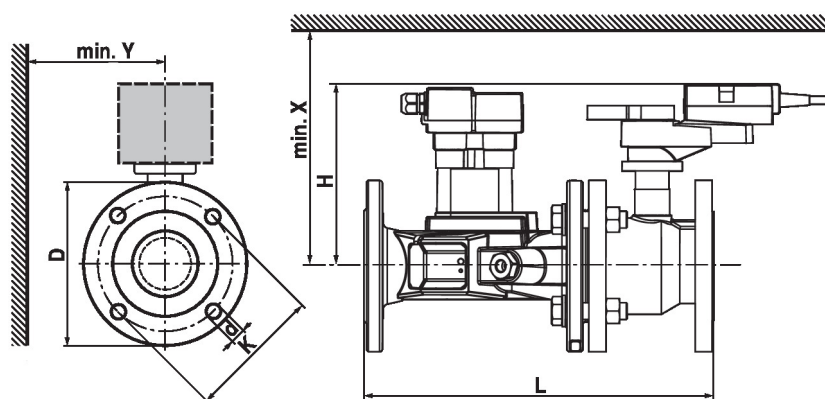
Comportement en cas de défaillance d'un capteur

En cas d'erreur du capteur de débit, l'EPIV passera du mode de régulation Débit à Position. Une fois le défaut disparu, l'EPIV repassera au mode de régulation initialement paramétré.


Service

Raccordement avec fil L'appareil peut être configuré avec le ZTH EU via la fiche de service.
Pour une configuration prolongée, Belimo Assistant 2 peut être raccordé.

Raccordement ZTH-EU/Belimo Assistant 2


Dimensions


Si $Y < 180$ mm, la rallonge de la manivelle à main doit être démontée si nécessaire.

Type	DN	L [mm]	H [mm]	D [mm]	d [mm]	K [mm]	X [mm]	Y [mm]	
EP065F+KMP	65	379	214	185	4 x 19	145	220	150	26
EP080F+KMP	80	430	214	200	8 x 19	160	220	160	32
EP100F+KMP	100	474	239	229	8 x 19	180	240	175	46
EP125F+KMP	125	579	258	252	8 x 19	210	260	190	55
EP150F+KMP	150	651	258	282	8 x 23	240	260	200	77

Documentation complémentaire

- Aperçu des partenaires de coopération MP
 - Raccordements d'outils
 - Présentation de la technologie MP-Bus
 - Remarques générales pour la planification du projet
- Guide rapide – Belimo Assistant 2