

Servomoteur rotatif communicant pour vannes à boisseau sphérique

- Couple du moteur 10 Nm
- Tension nominale AC/DC 24 V
- Commande Communication
- Communication via KNX (mode S)
- Conversion signaux capteur
- Application de vanne intégrée KNX 6 voies
- Fonction de monitoring de la condensation KNX



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 21.6...28.8 V
	Puissance consommée en service	3.5 W
	Puissance consommée à l'arrêt	1.2 W
	Puissance consommée pour dimensionnement des câbles	6 VA
	Racc. d'alim. / commande	Câble 1 m, 6x 0.75 mm <sup>2</sup>
Bus de communication de données	Produits communicants	KNX (Mode S)
	Nombre de nœuds	max. 64 par secteur de ligne, réduit le nombre de nœuds grâce au câble de raccordement avec des lignes courtes
	Moyen de communication	KNX TP
	Mode de configuration	S-Mode
	Current consumption of KNX-Bus	max. 5 mA
Données fonctionnelles	Couple du moteur	10 Nm
	Précision de la position	±5%
	Commande manuelle	avec bouton-poussoir, verrouillable
	Temps de course	90 s / 90°
	Temps de course réglable	45...170 s
	Niveau sonore, moteur	45 dB(A)
	Plage de réglage d'adaptation	Manuel (automatique lors de la première mise sous tension)
	Variable de plage de réglage d'adaptation	Aucune action Adaptation lors de la mise sous tension Adaptation après avoir appuyé sur le bouton de débrayage manuel
	Commande forcée, contrôlable via communication de bus	MAX (position maximale) = 100% MIN (position minimale) = 0% ZS (position intermédiaire) = 50%
	Commande forcée réglable	MAX = (MIN + 33%)...100% MIN = 0%...(MAX - 33%) ZS = MIN...MAX
	Configuration	via Belimo Assistant 2 Adressage rapide 1..16 via bouton poussoir possible
	Indication de la position	Mécanique, enfichable
Données de sécurité	Classe de protection CEI/EN	III, Basse Tension de sécurité (SELV)
	Indice de protection IEC/EN	IP54
	CEM	CE according to 2014/30/EU

## Caractéristiques techniques

Données de sécurité	Certification CEI/EN	IEC/EN 60730-1 et IEC/EN 60730-2-14
Type d'action	Type 1	
Tension d'impulsion assignée d'alimentation/ de commande	0.8 kV	
Degré de pollution	3	
Humidité ambiante	Max. 95% RH, sans condensation	
Température ambiante	0...50°C [32...122°F]	
Température d'entreposage	-40...80°C [-40...176°F]	
Entretien	sans entretien	
Poids	Poids	0.81 kg

## Consignes de sécurité



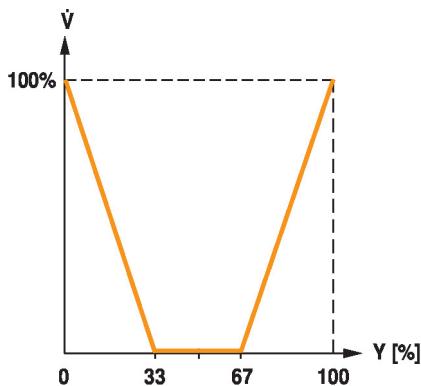
- Cet appareil a été conçu pour une utilisation dans les systèmes fixes de chauffage, de ventilation et de climatisation. Par conséquent, elle ne doit pas être utilisée à des fins autres que celles spécifiées, en particulier dans les avions ou dans tout autre moyen de transport aérien.
- Application 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.
- Le sens de rotation du commutateur peut uniquement être modifié par des spécialistes agréés. Le sens de rotation ne doit être modifié, notamment dans les circuits antigel.
- 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.
- Le câble électrique ne doit pas être démonté.
- 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 équipé d'une interface intégré pour le KNX (S-Mode) et peut être connecté à tous les dispositifs KNX qui disposent de points de données correspondants.  L'application KNX permet l'utilisation du servomoteur de vanne avec des vannes 2 et 3 voies avec un point de consigne ainsi que des vannes 6 voies dans des systèmes à 4 conduits avec 2 points de consigne pour le chauffage et le refroidissement.
Convertisseur pour capteurs	Le servomoteur dispose d'une entrée capteur (passive, active ou commutateur). De cette manière, le signal de capteur analogique peut être facilement numérisé et transmis au KNX.

## Caractéristiques du produit

<b>Application</b>	L'application 6 voies paramétrable dans le servomoteur KNX permet de commander les systèmes à 4 conduits à l'aide de 2 points de consigne séparés pour les séquences de chauffage et de refroidissement.  Le point de consigne de la séquence de chauffage 0...100 % correspond à 67...100 % de la position de la vanne.  Le point de consigne de la séquence de refroidissement 0...100 % correspond à la position de la vanne 33...0 %.  Si aucune séquence n'est active ou si le monitoring de condensation a été déclenché, le servomoteur se met en position fermée (position médiane 50%).  Lors du fonctionnement avec application 6 voies, les réglages d'usine des paramètres Min et Max (Min = 0 %, Max = 100 %) sont recommandés. La configuration des valeurs Min et Max doit être soigneusement sélectionnée lorsque l'application 6 voies est active, car elle affecte les plages de commande des séquences de chauffage et de refroidissement.
--------------------	---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------



<b>Appareil paramétrable</b>	Les paramètres usine répondent à la plupart des applications courantes. Si nécessaire, adaptez des paramètres individuels aux systèmes ou aux services spécifiques à l'aide du boîtier de paramétrages (par ex. Belimo Assistant 2, ZTH EU) ou de l'outil de planification et de mise en service ETS.
<b>Montage simple</b>	Montage simple et direct sur la vanne à boisseau sphérique à l'aide d'une seule vis centrale. L'outil de montage est intégré dans l'indicateur de positionnement enfichable. La position de montage par rapport à la vanne à boisseau sphérique peut être choisie par paliers de 90°.
<b>Poignées</b>	Commande manuelle possible avec bouton poussoir (débrayage aussi longtemps que le bouton est enfoncé ou reste bloqué).
<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.  Réglage d'usine :Y2 (rotation antihoraire).
<b>Adaptation et synchronisation</b>	Une adaptation peut être déclenchée manuellement en appuyant sur le bouton « Adaptation » ou avec Belimo Assistant 2. Les deux butées mécaniques de fin de course externes du système sont détectées pendant l'adaptation (sur l'ensemble de la plage de réglage).  La synchronisation automatique est configurée après avoir appuyé sur le bouton de débrayage manuel. La synchronisation est à la position de départ (0%).  Le servomoteur se positionne par la suite en fonction du signal de commande.  Vous pouvez mettre en place une plage de paramètres à l'aide de Belimo Assistant 2.

## Caractéristiques du produit

### Monitoring de la condensation

En utilisant capteur de condensation à l'entrée du capteur du servomoteur et la fonction de surveillance de condensation activée dans l'application KNX, la formation d'eau de condensation pendant la séquence de refroidissement peut être évitée.

Comportement avec application 2 et 3 voies (réglage d'usine) :

Lorsque le monitoring de condensation est actif, le servomoteur se ferme (0 %).

Comportement avec application active 6 voies (système à 4 conduits) :

Lorsque le monitoring de condensation est actif, le servomoteur passe en position médiane (50 %).

## Accessoires

Outils	Description	Références
	Boîtier de paramétrage pour la configuration avec et sans fil, fonctionnement sur site et dépannage.	Belimo Assistant 2
	Belimo Assistant Link Bluetooth et USB vers NFC et convertisseur MP-Bus pour les appareils paramétrables et communicants	LINK.10
	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

## Installation électrique



Alimentation par transformateur d'isolement de sécurité.

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

Le sens de rotation du commutateur est défini. Réglage standard: sens de rotation Y2

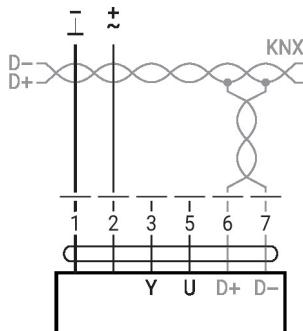
### Couleurs de fil:

- 1 = noir
- 2 = rouge
- 3 = blanc
- 5 = orange
- 6 = rose
- 7 = gris

### Fonctions:

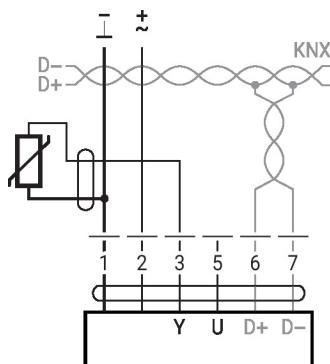
- D+ = KNX+ (rose > rouge)
- D- = KNX- (gris > noir)
- Le raccordement de la ligne KNX doit s'effectuer via les borniers WAGO 222/221.

### Raccordement sans capteur



**Installation électrique****Convertisseur pour capteurs**

Raccordement avec capteur passif, ex. Pt1000, Ni1000, NTC



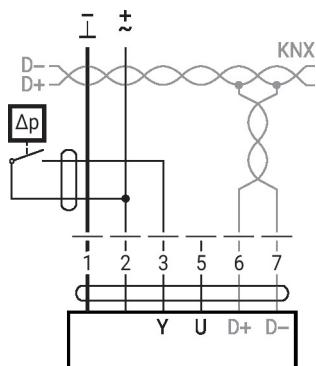
Ni1000	-28...+98°C	850...1600 Ω <sup>2)</sup>
PT1000	-35...+155°C	850...1600 Ω <sup>2)</sup>
NTC	-10...+160°C <sup>1)</sup>	200 Ω...60 kΩ <sup>2)</sup>

1) selon le type

2) Résolution 1 Ohm

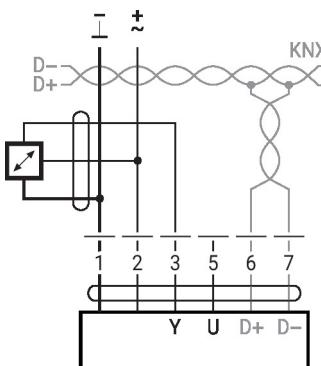
Une compensation de la valeur de mesure est recommandée

Raccordement avec le contact de commutation, par exemple le commutateur de pression différentielle



Exigences relatives au contact de commutation : le contact de commutation doit pouvoir commuter un courant de 16 mA à 24 V avec précision.

Raccordement avec capteur actif, par exemple 0 - 10 V @ 0 - 50 °C



Plage de tension possible :

0...32 V

Résolution 30 mV

- Courant de commutation 16 mA à 24 V
- Le début de la plage de travail doit être paramétré sur le servomoteur KNX comme  $\geq 0,5$  V

## KNX group objects

Name	Type	Flags					Data point type			Format	Unit	Values range
		C	R	W	T	U	ID	DPT_Name				
Setpoint	I	C	-	W	-	-	5.001	_percentage	1 Byte	%	[0...100] Resolution 0.4%	
Setpoint Heating	I	C	-	W	T	-	5.001	_percentage	1 Byte	%	[0...100] Resolution 0.4%	
Setpoint Cooling	I	C	-	W	-	-	5.001	_percentage	1 Byte	%	[0...100] Resolution 0.4%	
Override control	I	C	-	W	-	-	20.*	_enum	1 Byte	-	0 = no override 1 = Open 2 = Closed 3 = Min 4 = Mid 5 = Max	
Reset	I	C	-	W	-	-	1.015	_reset	1 Bit	-	0 = no action 1 = reset	
Adaptation	I	C	-	W	-	-	1.017	_switch	1 Bit	-	0 = no action 1 = adapt	
Testrun	I	C	-	W	-	-	1.017	_switch	1 Bit	-	0 = no action 1 = Testrun	
Min	I/O	C	R	W	-	-	5.001	_percentage	1 Byte	%	[0...100] Resolution 0.4%	
Max	I/O	C	R	W	-	-	5.001	_percentage	1 Byte	%	[0...100] Resolution 0.4%	
Relative position	O	C	R	-	T	-	5.001	_percentage	1 Byte	%	[0...100] Resolution 0.4%	
Absolute position	O	C	R	-	T	-	8.011 7.011	_rotation_angle _length	2 Byte	° mm	[-32'768...32'768] [0...65'535]	
Fault state	O	C	R	-	T	-	1.002	_boolean	1 Bit	-	0 = no fault 1 = fault	
Overridden	O	C	R	-	T	-	1.002	_boolean	1 Bit	-	0 = not active 1 = active	
Gear disengagement active	O	C	R	-	T	-	1.002	_boolean	1 Bit	-	0 = engaged 1 = disengaged	
Service information	O	C	R	-	T	-	22.*	_bitset16	2 Byte	-	Bit 0 (1) Bit 1 (2) Bit 2 (4) Bit 3 (8) Bit 4 (16) Bit 5 (32) Bit 6 (64) Bit 7 (128) Bit 8 (256) Bit 9 (512)	Excessive utilisation Mechanical travel increased Mechanical overload - (Not used) - (Not used) - (Not used) - (Not used) - (Not used) Internal activity Bus watchdog triggered
Sensor value - Resistance R - Temperature - Relative Humidity - Air Quality - Voltage mV - Voltage scaled - Voltage scaled % - Switch - Dewpoint control	O	C	R	-	T	-	14.060 9.001 9.007 9.008 9.020 7.* 5.001 1.001 1.001	_resistance _temperature _humidity _parts/million _voltage _pulses_length _percentage _switch _switch	4 Byte 2 Byte 2 Byte 2 Byte 2 Byte 2 Byte 1 Byte - -	Ω °C % RH ppm mV mm % - -	- [-273...670'760] [0...670'760] [0...670'760] [-670'760...670'760] [0...65'535] [0...100] 0/1 0/1	

## KNX group objects (continuation)

<b>Setpoint</b>	Specification of actuator position in % between the parameterised Min and Max limits. Recommended for 2-way and 3-way ball valves.
<b>Setpoint Heating</b>	Specification of the valve position for the heating sequence of a 6-way ball valve. The heating setpoint can be specified in the range from 0...100%. The flow can be limited with the Max communication object. The setpoint object (heating/cooling) with the last command is preferred.
<b>Setpoint Cooling</b>	Specification of the valve position for the cooling sequence of a 6-way ball valve. The cooling setpoint can be specified in the range from 0...100%. The flow can be limited with the Min communication object. The setpoint object (heating/cooling) with the last command is preferred.
<b>Override control</b>	Overriding the setpoint with defined override states. As data point type, 1 Byte (unsigned) is recommended (DPT 20.*). Die Zwangssteuerung wird nicht persistent gespeichert und wird nach einem Neustart des Gerätes zurückgesetzt.
<b>Reset</b>	Resetting the stored service messages (see KNX group object <i>Service information</i> ).
<b>Adaptation</b>	Perform the adaptation. An active adaptation is signaled in Bit 8 of <i>Service information</i> .
<b>Testrun</b>	Performance of a testrun that checks the entire operating range. An active adaptation is signaled in Bit 8 of <i>Service information</i> . After completion, detected faults (mechanical overload, mechanical travel increased) are signaled in <i>Service information</i> .
<b>Min</b>	Minimum Limit (Position) in %. ⚠ This value is stored persistently on the device and must not be written to regularly. Regular writing to the object can lead to malfunctions.
<b>Max</b>	Maximum Limit (Position) in %. ⚠ This value is stored persistently on the device and must not be written to regularly. Regular writing to the object can lead to malfunctions.
<b>Relative position</b>	Current actuator position in %
<b>Absolute position</b>	Absolute position/stroke The data point type is to be selected depending on the type of movement: [°] DPT 8.011 [mm] DPT 7.011
<b>Fault state</b>	Collective fault based on Bit 0...Bit 7 of <i>Service information</i> .
<b>Overridden</b>	Signaling of an active override control (OPEN/CLOSED) The device can be commanded via the KNX group object <i>Override control</i> or via the forced switching at the input Y/3. Only the override controls „Open“ and „Closed“ are signaled.
<b>Gear disengagement active</b>	Signaling an active gear disengagement
<b>Service information</b>	Detailed information regarding device status As data point type, Bitset 16-Bit is recommended (DPT 22.*) Status information: Bit 0: Motor operation in relation to operating period too high Bit 1: Mechanical travel increased: defined end position exceeded Bit 2: Mechanical overload, i.e. defined end position not reached Bit 3...7: not used with this device type Bit 8: Internal activity: Synchronisation, Adaptation or Testrun is running Bit 9: Bus watchdog trigger Bit 10...15: Mechanical overload, i.e. defined end position not reached Bit 0..2: Are stored by the device and can be reset with the KNX group object <i>Reset</i> . As an alternative, the several bits can be read as collective fault state.
<b>Sensor value</b>	The representation of the sensor value is dependent on the parameterization. See section „KNX parameters – Sensor“

## Paramètres KNX

**Common**

<b>Setpoint at bus failure</b>	A setpoint can be defined for cases of communication interruption. Values range:     None (last setpoint) Open Closed Mid Factory setting:   None (last setpoint)  The monitoring of the communication takes place for the KNX group objects <i>Setpoint</i> and <i>Override control</i> . If none of the objects is written within the parameterised monitoring time, the bus fail position is set and signaled in the <i>Service information</i> (Bit 9).
<b>Bus timeout [min]</b>	Monitoring time for the detection of a communication interruption. Values range:    1...120 min Factory setting: -
<b>Setpoint Mode</b>	Two operating modes can be selected.  „Common object mode“   Recommended for operation with 2-way and 3-way ball valves and damper actuators. Corresponds to the control of the actuator with a setpoint of 0...100%.  „Heating and Cooling separated“   Explicitly for the control of the valve actuator with 6-way ball valve. Two setpoints are available as communication objects. One setpoint for heating and one setpoint for cooling. These two setpoints are used by the valve actuator in accordance with the 6-way valve characteristic curve for controlling heating and cooling sequences.
<b>Increment for value update [%]</b>	Actual values (position, volumetric flow) are transferred at the time of a value change insofar as these change by the parameterised difference value. If the relative value changes by the difference value, not only the relative actual value but also the absolute actual value are transferred. Values range:    0...100% Factory setting: 5%
<b>Repetition time [s]</b>	The transfer is deactivated with 0% in the event of a value change. Repetition time for all position and sensor actual values. Status objects are not transferred except with a change. Values range:    0...3'600 s Factory setting: 0 = no periodic transmission

## Paramètres KNX

**Sensor**

**Sensor type** The input Y/3 can be used to connect a sensor. The sensor value is digitised and made available as KNX communication object.

Values range: No sensor  
Active sensor (0...32 V)  
Passive sensor 1K  
Passive sensor 20K  
Switch (0 / 1)  
Temperature sensor PT1000 / Ni1000 / NTG10K  
Humidity sensor (0...10 V corresponds 0...100%)  
Air quality sensor CO2 (0...10 V corresponds 0...2'000 ppm)  
Condensation monitor (0 / 1)

Factory setting: No sensor

A switching to Y/3 is treated as local override in the absence of sensor parameterization.

**Increment for sensor value update**

The sensor value is transferred at the time of a value change insofar as this changes by the parameterised difference value.

Values range: 0...65'535 (0.5...10 at temperature)  
Factory setting: 1

The transfer is deactivated with 0 in the event of a value change. Without value change, the sensor value is sent because of the repetition time.

**Output  
(for sensor type „Active sensor“)**

Only for „Active sensor“ sensor type

Values range: Sensor value mV (DPT 9.020)  
Sensor value scaled (DPT 7.xxx)  
Sensor value scaled % (DPT 5.001)

Factory setting: –

For „Sensor value mV“, the measured voltage is made available without processing. In the case of the scaled sensor values, a linear transformation can be defined with two points.

**Polarity  
(for sensor type „Switch“)**

The polarity can be defined for the sensor types „Switch“ and „Dewpoint control“.

Values range: Normal  
Inverted  
Factory setting: –

## Flux de travail KNX

**Base de données produit** La base de données des produits pour l'importation dans ETS4 ou supérieur est disponible sur le site web de Belimo.

**Définition de l'adresse physique** La programmation de l'adresse physique est effectuée par l'ETS et le bouton de programmation sur l'appareil.

Si le bouton de programmation n'est pas accessible ou s'il n'est que difficilement accessible, alors l'adresse peut être définie à l'aide d'une connexion point à point : « Ecraser l'adresse individuelle : 15.15.255 »

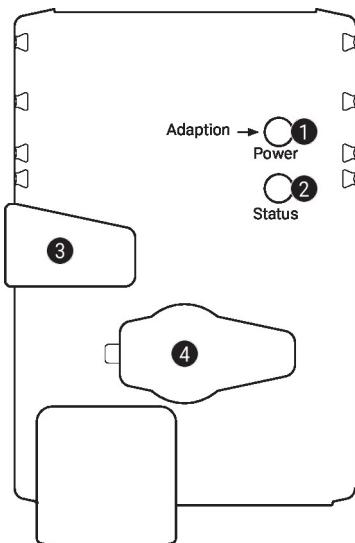
Comme troisième possibilité, l'adresse physique peut être programmée sur la base du numéro de série KNX (par exemple avec Moov'n'Group). Le numéro de série KNX est placé sur l'appareil en deux versions. Un autocollant peut être retiré pour être collé sur le journal de mise en service, par exemple.

**Mise à jour du micrologiciel** Le firmware KNX de l'appareil est automatiquement mis à jour avec la programmation du programme d'application quand la base de données des produits a une version plus récente. Dans un tel cas, la première procédure de programmation prend un peu plus de temps (>1 min).

**Réinitialiser aux réglages d'usine KNX** Si nécessaire, l'appareil peut être réinitialisé manuellement aux réglages d'usine KNX (adresse physique, adresse de groupe, paramètres KNX).

Pour la réinitialisation, le bouton de programmation de l'appareil doit être enfoncé pendant au moins 5 s lors du démarrage.

## Éléments d'affichage et de commande

**① Bouton-poussoir et affichage LED en vert**

- Éteint : Pas d'alimentation ou panne  
 Allumé : Fonctionnement  
 Appui sur le bouton : Déclenche l'adaptation de l'angle de rotation, suivie par le mode standard

**② Bouton-poussoir et affichage LED en jaune**

- Éteint : Le servomoteur est prêt  
 Allumé : Processus d'adaptation ou de synchronisation actif ou servomoteur en mode programmation (KNX)  
 Clignotant : Test de raccordement (KNX) actif  
 Appui sur le bouton : Fonctionnement (>3 s) : activer ou désactiver le mode de programmation (KNX)  
 Au démarrage (>5 s) : réinitialiser au réglage d'usine (KNX)

**③ Bouton de débrayage manuel**

- Appui sur le bouton : Le servomoteur débraie, le moteur s'arrête, commande manuelle possible  
 Relâcher le bouton : Le servomoteur embraie, mode standard

**④ Prise de service**

Pour le raccordement des outils de configuration et du boîtier de paramétrages

## Service



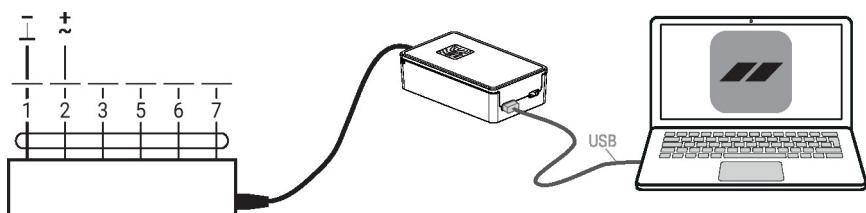
Le servomoteur peut être paramétré par le PC-Tool et le ZTH EU via la fiche de service.

Les paramètres individuels peuvent être modifiés avec l'application Belimo Assistant 2. Il est possible de l'utiliser à partir d'un smartphone, une tablette ou un ordinateur de bureau. Les options disponibles de connexion varient en fonction du matériel sur lequel Belimo Assistant 2 est installé.

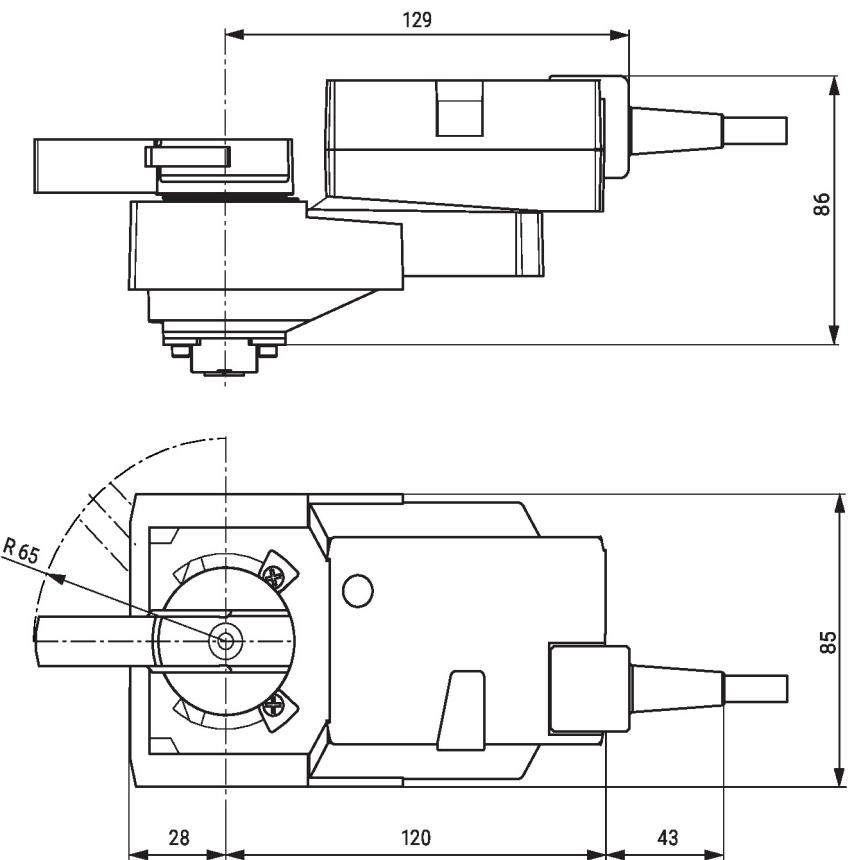
Pour plus d'informations sur Belimo Assistant 2, reportez-vous au guide rapide de Belimo Assistant 2.

**Raccordement avec fil**

Belimo devices can be accessed by connecting Belimo Assistant Link to the USB port on a PC or laptop and to the Service Socket or MP-Bus wire on the device.



## Dimensions



## Documentation complémentaire

- Raccordements d'outils
- Gamme de produits complète pour applications hydrauliques
- Fiches techniques pour vannes à boisseau sphérique
- Instructions d'installation des servomoteurs et/ou des vannes à boisseau sphérique
- Remarques générales pour la planification du projet  
Guide rapide – Belimo Assistant 2