

VAV-Universal, solution de commande modulaire avec capteur de Δp intégré pour les fluides contaminés. Peut être combiné avec un servomoteur de registre adapté de manière optimale à l'application VAV/gaine sous pression. Champ d'application : équipements techniques des bâtiments, systèmes de CVC

- Application : unités VAV/CAV ou régulation de la pression de gaine dans les zones de confort et les zones avec air contaminé
- Capteur à membrane statique Belimo M1
- Plage fonctionnelle de pression différentielle 0...600 Pa
- adapté au servomoteur ...-VST
- Commande Communication, hybride, Modulant (0/2...10 V)
- Communication via BACnet MS/TP, Modbus RTU ou Belimo MP-Bus
- Conversion signaux capteur
- Raccordement d'outils : fiche de service, interface NFC



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 | 1.5 W |
| | Puissance consommée pour dimensionnement des câbles | 2 VA plus servomoteur VST raccordé |
| | Courant d'appel (Imax) | 20,0 A à 5 ms, servomoteur incl. |
| | Racc. d'alim. / commande | Borniers 2.5 mm ² |
| | Entrée capteur S1 | Raccordement d'un capteur externe (passif / actif / commutateur) |
| | Raccordement du servomoteur (I) (M) | AC/DC 24 V, raccordement PP pour servomoteur VST |
| | | |
| Bus de communication de données | Produits communicants | BACnet MS/TP Modbus RTU MP-Bus |
| | Nombre de nœuds | BACnet / Modbus voir description de l'interface MP-Bus max. 8 |
| | | |
| Données fonctionnelles | Plage de service Y | 2...10 V |
| | Impédance d'entrée | 100 kΩ |
| | Plage de service Y variable | 0...10 V |
| | Info. sur le signal de recopie U | Max. 0.5 mA Options: volume/ Δp /position |
| | Signal de recopie U variable | 0...10 V Début 0...8 V Fin 2...10 V |
| | Commande forcée | z1 arrêt moteur/registre OUVERT (AC/DC 24 V) z2 registre FERME/MAX (AC/DC 24 V) |
| | Configuration | via Belimo Assistant 2 |
| Données de mesure | Technologie de mesure | Capteur à membrane statique Belimo M1 |
| | Orientation de l'installation | indépendant de la position, aucune réduction à zéro nécessaire |
| | Plage fonctionnelle de pression différentielle | 0...600 Pa |

Caractéristiques techniques

| | | |
|---------------------|--|--|
| Données de mesure | Pression de système max | 1500 Pa |
| | Pression d'éclatement | ±7 kPa |
| | Compensation de hauteur | Réglage de la hauteur du système pour la mesure du débit volumétrique (plage de 0...3 000 m au-dessus du niveau de la mer) |
| | Condition de mesure de l'air | 0...50 °C/5...95 % RH, sans condensation |
| | Tube de raccordement de pression | Diamètre d'embout 5,3 mm pour tube de pression (diamètre intérieur 5 mm) |
| Données de sécurité | Classe de protection CEI/EN | III, Basse Tension de sécurité (SELV) |
| | Classe de protection - Standard UL | III, Basse Tension de sécurité (SELV) |
| | Bloc d'alimentation UL | Class 2 Supply |
| | Indice de protection IEC/EN | IP42 |
| | Indice de protection NEMA/UL | NEMA 1 |
| | Boîtier | UL Enclosure Type 1 |
| | Conformité UE | Marquage CE |
| | Certification CEI/EN | IEC/EN 60730-1 |
| | UL Approval | cULus selon UL60730-1, CAN/CSA E60730-1 |
| | UL 2043 Compliant | Suitable for use in air plenums per Section 300.22(C) of the NEC and Section 602 of the IMC |
| | 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 | 0...50°C [32...122°F] |
| | Température d'entreposage | -40...80°C [-40...176°F] |
| | Entretien | sans entretien |
| Poids | Poids | 0.33 kg |

Consignes de sécurité



- L'appareil ne doit pas être utilisé à des fins autres que celles spécifiées, surtout pas dans les avions ou dans tout autre moyen de transport aérien.
- 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 ne peut être ouvert qu'en soulevant le couvercle. Il ne contient aucune pièce pouvant être remplacée ou réparée par l'utilisateur.
- 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

Application Le régulateur VAV-Universal VRU-M1-BAC est utilisé pour les applications de confort ainsi que les zones de travail sensibles avec des fluides contaminés pour le réglage de la pression indépendant de la pression des unités VAV, pour l'enregistrement d'un débit volumétrique ou pour la régulation de la pression dans les gaines. Voir la bibliothèque des applications pour une description.

Mesure de la pression

Le capteur de pression différentielle M1 intégré est également adapté aux très petits débits volumétriques. La technologie de capteurs sans entretien permet une large gamme d'applications dans le domaine du confort CVCA, telles que les immeubles résidentiels, les bureaux, les hôtels, etc., ainsi que dans des zones de travail sensibles telles que les hôpitaux, les salles blanches, etc.

Servomoteurs

Pour les différentes applications et conceptions de registres, sont disponibles plusieurs variantes de servomoteurs avec des temps de course de 2.5...120 s.

Modes de commande

Débit volumétrique (VAV/CAV), pression dans la gaine (STP) ou commande de position (boucle ouverte)

Application volume d'air variable (VAV) Commande de volume d'air variable dans la plage $V'_{min}...V'_{max}$, en fonction de la demande via un réglage de référence proportionnel (analogique ou bus), par exemple température ambiante, régulateur de CO_2 pour une climatisation économe en énergie de certaines pièces ou zones.

V'_{nom} , Δp à V'_{nom}

Paramètres de calibration, adaptés l'unité VAV ou à l'appareil de prise de pression différentielle utilisé

Plage de réglage Δp à V'_{nom} : 38...500 Pa

V'_{max} (Max)

Débit volumétrique de fonctionnement maximum, réglable sur 20...100 % V'_{nom}

V'_{min} (Min)

Débit volumétrique de fonctionnement minimum, réglable sur 0...100 % V'_{nom}

Volume d'air constant de l'application (CAV) Régulation du débit volume constant. Si nécessaire, via une commutation par étapes (contacts de commutation) pour les applications à débit volume constant.

Étapes : FERMETURE/Min/Max/OUVERTURE

Application mesure du débit volumétrique Mesure d'un débit volumétrique, par exemple pour la sommation ou comme mesure de point de consigne pour une boîte à extraction d'air classique. Emetteur, sans servomoteur de registre

V'_{nom} , Δp à V'_{nom}

Paramètres de calibration, adaptés à l'appareil de mesure/l'appareil de prise de pression différentielle

Plage de réglage Δp à V'_{nom} : 38...500 Pa

Commande de position de l'application (boucle ouverte) Commande de position pour l'intégration de VRU-...-BAC dans une boucle de commande VAV externe. Unité d'émetteur et de servomoteur.

Plage

max. : 20...100 % de la gamme de rotation

Plage

min. : 0...100 % de la gamme de rotation

Caractéristiques du produit
Application pression de conduit (STP)

Contrôle de la pression du canal ou du tronçon en fonctionnement par paliers (contacts de commutation) : CLOSE / P'min / P'max ou spécification de la valeur P'min...P'max de Δp via une variable de commande continue (analogique ou bus).

Limite de commande inférieure (STP) 20 Pa (à partir du micrologiciel V 1.04-xxxx, pour les versions plus anciennes : 38 Pa)

P'nom

Paramètres de calibration : 38...600 Pa

P'max

Pression de fonctionnement maximum, réglable P'min ...100 % de P'nom

P'min

Pression de fonctionnement minimum, réglable 20 Pa ...100 % de P'nom

Ventilation régulée à la demande (DCV)

Sortie du signal de demande (position du registre) vers le système d'automatisation de niveau supérieur – fonction régulation de la demande de ventilation.

Fonctionnement Bus

Grâce à la fonctionnalité multi-bus du VRU-...-BAC, les régulateurs VAV-Universel peuvent être facilement intégrés dans un système de bus. L'interface de communication est définie sur le système à l'aide de l'application Belimo Assistant 2 : BACnet MS/TP, Modbus RTU, Belimo MP-Bus.

Un mode hybride est disponible en option pour BACnet MS/TP et Modbus RTU, intégration bus combinée à une commande analogique.

En mode bus, un capteur (0...10 V/passif) peut être connecté en option, par exemple un capteur de température ou un contact de commutation, pour l'intégration dans le système de bus de niveau supérieur.

**Mode de compatibilité application MP-Bus :
Standard / VRP-M**

Standard / VRP-M :

Le VRU-...-BAC est basé sur le nouveau modèle de pool de données MP de Belimo.

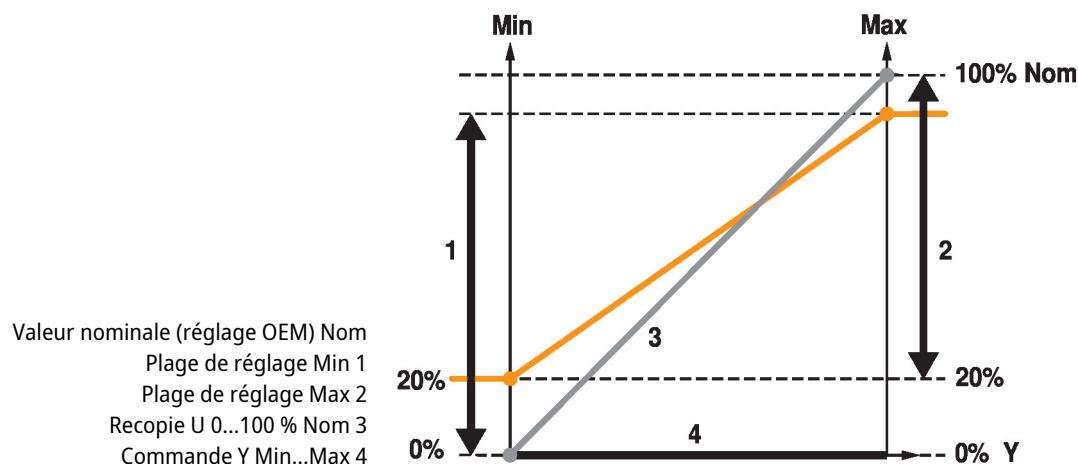
Si le VRU-...-BAC est utilisé en remplacement du VRP-M dans un système MP-Bus existant, le VRU-...-BAC peut être réglé sur la fonction VRP-M avec le paramètre de mode de compatibilité. Voir les instructions : VAV-Universal - système MP-Bus existant : remplacez VRP-M par VRU-...-BAC.

Paramètres de fonctionnement

Modes de commande

Débit volumétrique (VAV/CAV), pression dans la gaine (STP – limite de commande inférieure 20 Pa) ou commande de position (boucle ouverte)

Paramètres de fonctionnement Min/Max/Nom


Outils de fonctionnement et de service

Belimo Assistant 2

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 |
| | Belimo Assistant Link Bluetooth et USB vers NFC et convertisseur MP-Bus pour appareils Belimo paramétrables et communicants | LINK.10 |
| Accessoires électriques | Description | Références |
| | Fiche de connexion factice pour fiche de connexion VST, Emballage multiple 25 pièces | ZG-VRU01 |
| | Fonctions complètes ZIP-BT-NFC à partir de la date de production 2019-10-15 | |

Installation électrique

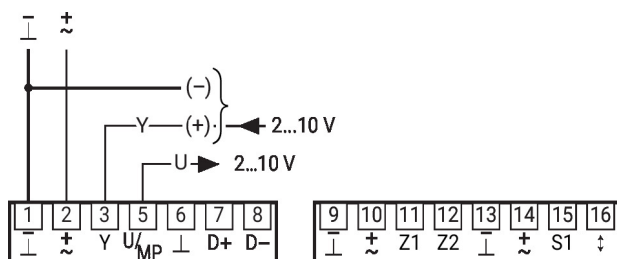


Alimentation par transformateur d'isolement de sécurité.

Le câblage du BACnet MS/TP / Modbus RTU doit être effectué conformément à la réglementation RS-485 en vigueur.

Modbus/BACnet : l'alimentation et la communication ne sont pas isolées galvaniquement. COM et la terre des appareils doivent être interconnectés.

AC/DC 24 V, proportionnel (VAV)



Règle de priorité – Commande analogique à volume d'air variable (a)

1. z1
2. z2
3. a) adaptation
b) synchronisation
4. proportionnel Y : min...max

(voir commande forcée z1/z2)

Commande forcée « FERMER le registre » si le signal de référence Y (en mode 2...10 V) :

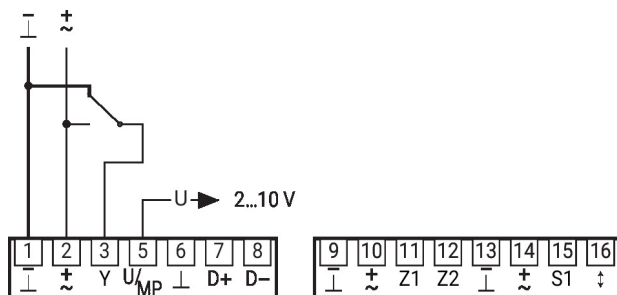
< 0.3 V = FERMER le registre

> 0,3...2 V = V'min

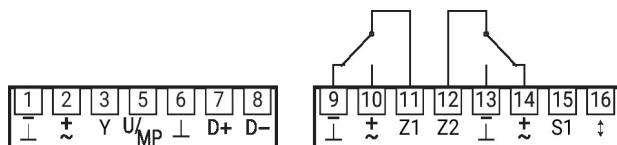
2...10 V = V'min...V'max

Installation électrique

AC/DC 24 V, séquence de commande (CAV)



AC/DC 24 V, commande forcée z1/z2



Règle de priorité – Séquence de commande analogique par étape CAV (b)

1. z1
2. z2
3. a) adaptation
b) synchronisation
4. Étapes Y: FERMÉ-MIN-MAX

(voir commande forcée z1/z2)

Contact 2-3 = MAX
3 non revêtu = MIN
Contact 1-3 = FERMETURE (Mode 2...10 V)

MIN (Mode 0...10 V)

Commande forcée z1

Contact 11-9 = Moteur ARRÊT

Contact 11-10 = Registre OUVERTURE

Commande forcée z2

Contact 12-13 = Registre FERMÉ

Contact 12-14 = MAX

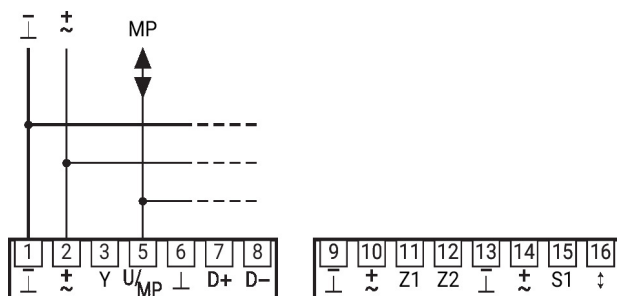
11/12 non revêtu = règle de priorité

a/b/c/d/e

Autres installations électriques

Fonctions avec paramètres spécifiques (CCP)

MP-Bus



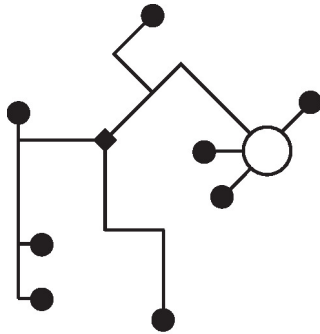
Règle de priorité pour la commande du MP-Bus (c)

1. z1
2. z2
3. Surveillance de bus
4. a) adaptation
b) synchronisation
5. Étape Y : servomoteur FERMÉ/MIN/MAX
6. Priorité au bus
7. Point de consigne de bus : min...max

Autres installations électriques

Fonctions avec paramètres spécifiques (CCP)

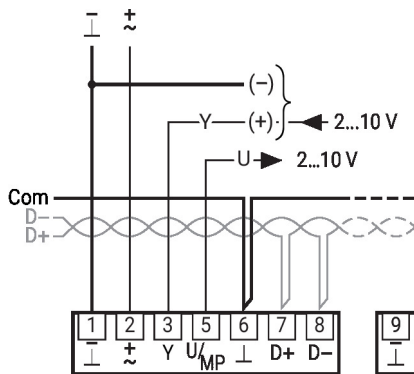
Topologie du réseau MP-Bus



Il n'y a pas de restrictions dans la façon de câbler (en étoile, en boucle, « arbre », ou formes mixtes admises).
Alimentation et communication par le même câble à 3 fils

- pas de protection ou torsion nécessaire
- pas de bornier ou résistance terminale requis

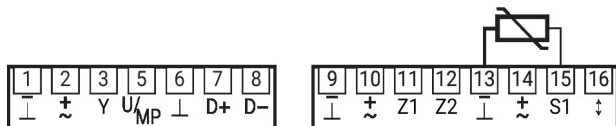
BACnet MS/TP / Modbus RTU avec point de consigne analogique (mode hybride)



Règle de priorité de mode hybride BACnet/Modbus (e)

1. z1
2. z2
3. Surveillance de bus
4. a) adaptation
b) synchronisation
5. Priorité au bus
6. Étape Y : servomoteur FERMÉ/ MIN/MAX
7. Point de consigne de bus : min...max

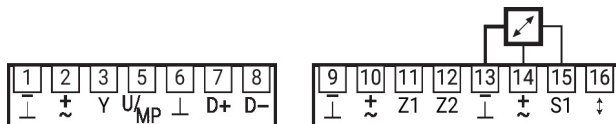
Raccordement capteur passif (fonctionnement bus)



| 1) | 2) |
|---------------|--------|
| 200 Ω...2 kΩ | 0.5 Ω |
| 2 kΩ...10 kΩ | 2.7 Ω |
| 10 kΩ...55 kΩ | 14.7 Ω |

1) Plage de résistance
2) Résolution
Une compensation de la valeur de mesure est recommandée
Adapté à Ni1000 et Pt1000
Capteurs Belimo correspondants 01DT..

Raccordement capteur actif (fonctionnement bus)

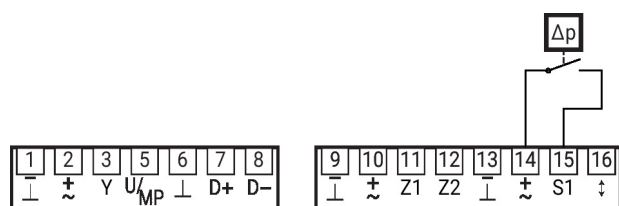


Exemple :

- capteurs de température actifs
- Générateur de point de consigne
- Capteur d'humidité

Autres installations électriques
Fonctions avec paramètres spécifiques (CCP)

Raccordement contact de commutation (fonctionnement bus)



Caractéristiques du contact de commutation :

Le commutateur doit être capable de commuter un courant de 10 mA à 24 V précisément.

Exemple :

- capteur de dP
- contact de fenêtre

Aperçu des paramètres et des outils

Operating data

| | | | Application | | | | Tool | | | Authori- sation |
|--|---|--|-------------|------------------|------------------|-------------------|---------------|---------|--------|--------------------|
| | | | VAV/CAV | Vol. measurement | Position control | Air duct pressure | Assistant app | PC-Tool | ZTH EU | Expert/OEM |
| Parameter/Function | Unit/Value | Function/Description/(Area) | | | | | | | | |
| Overview | | | | | | | | | | |
| Position | String | Plant designation (64 Z./ZTH 10 Z.) | X | X | X | X | r | r | r | |
| Series number | xxxxx-xxxxx-xxx-xxx | Series number VRU | X | X | X | X | r | r | r | |
| Voltage source | 24 V/– | | X | X | X | X | r | | | |
| Type | VRU-M1-BAC | | X | X | X | X | r | r | r | |
| Application | – Volumetric flow | Application setting (OEM setting) | X | | | | | | | |
| | – Measure volumetric flow | | X | X | X | X | r | r | r | |
| | – Air duct pressure | | | | | | | | | |
| Control function | VAV-CAV/Position control | Control function (OEM setting) | X | | X | | r | r | r | |
| Designation | String | Model designation unit/Damper (OEM, 16 Z.) | X | X | X | X | r | r | – | |
| Setpoint | VAV: m³/h/l/s/cfm (ZTH: %) Position: % Δp: Pa (ZTH: %) | Show live data dependent on the selected application | X | – | X | X | X | X | X | |
| Actual value | VAV: m³/h/l/s/cfm (ZTH: %) Position: % Δp: Pa (ZTH: %) | Show live data dependent on the selected application | X | X | X | X | X | X | X | |
| Damper position | 0...100% | Show live data | X | | X | X | X | X | X | |
| Override control | Auto/min./max./ OPEN/CLOSE/Motor stop/ Nom | Temporary override function (Tool override) | X | | X | X | X | X | | |
| Actuator | Adaption, synchronisation | Trigger adaption, synchronisation | X | | X | X | X | X | | E |
| Transmit setting data | | System documentation | X | X | X | X | X | X | | |
| Save setting data | | Save setting in file | X | X | X | X | | X | | |
| Trend display | Setpoint, actual value, damper position | Commissioning, validation, service | X | | X | X | X | X | | |
| Trend display | Actual value (volumetric flow) | Commissioning, validation, service | | X | | | X | X | | |
| Transmit trend data | | Commissioning, validation, service | X | X | X | X | | X | | |
| Diagnosis – Evaluation | Status | | | | | | | | | |
| Actuator | OK/not connected/Gear disengaged/Actuator blocked/Setting range extended/Connected actuator does not match the application | | X | | X | X | X | X | | |
| Sensor | OK/Δp sensor incorrectly connected/Measuring value outside measuring range/Δp sensor error | | X | X | X | X | X | | | |
| Volumetric flow / Air duct pressure | OK/Setpoint not reached | | X | X | X | X | X | | | |
| Bus | OK/Bus watchdog triggered | | X | X | X | X | X | | | |
| Diagnosis – Installation | Unit/Value | Function/Description/(Area) | | | | | | | | |
| Voltage source | 24 V/de-energised | | X | X | X | X | X | | | |
| Operating time | h | Device connected to supply | X | X | X | X | X | X | | |
| Active time | h | Device in motion | X | | X | X | X | X | | |
| Software Version | | VRU - Firmware Version | X | X | X | X | X | X | | |

Availability: VAV-Universal components incl. replacement devices are only available from manufacturers of VAV units (OEM).

Authorisations: [E – Expert Mode] – Functionally relevant settings are only accessible via the Expert Mode of the Belimo Assistant App.

Legend

- X Application supports function/Parameter
- r Tool: Read
- w Tool: Write
- Tool: Does not support parameter
- E Only visible in Expert Mode

Aperçu des paramètres et des outils

Configuration

| | | | Application | | | | Tool | | | Authori- sation |
|---|---|--|-------------|------------------|------------------|-------------------|---------------|---------|--------|--------------------|
| | | | VAV/CAV | Vol. measurement | Position control | Air duct pressure | Assistant app | PC-Tool | ZTH EU | Expert/OEM |
| Parameter/Function | Unit/Value | Function/Description/(Area) | | | | | | | | |
| VAV unit/Duct pressure control damper – manufacturer parameters (OEM values – not variable) | | | | | | | | | | |
| Application | – Volumetric flow – Measure volumetric flow – Air duct pressure | Application setting | | | | | r | r | r | O |
| Designation | Text string | Model designation unit/Damper (16 Z.) | X | X | X | X | r | r | – | O |
| V'nom | m³/h/l/s/cfm | Volumetric flow nominal value | X | X | X | | r | r | r | O |
| Δp @ V'nom | Pa | Calibration VAV unit [38...500 Pa] | X | X | X | | r | r | – | O |
| P'nom | Pa | Nominal value Δp STP [38...600 Pa] | | | | X | r | r | r | O |
| SN actuator | xxxxx-xxxxx-xxx-xxx | Actuator serial number | X | | X | X | r | – | – | |
| Direction of rotation | ccw/cw | Actuator direction of rotation setting | X | | X | X | r/w | r/w | – | E |
| Range of rotation | Adapted/programmed | Actuator Adapted/programmed 30...95° | X | | X | X | r/w | r/w | – | E |
| Power on behaviour | No action/Synch. / Adaption | Actuator power-on behaviour | X | | X | X | r/w | r/w | – | E |
| Suppress damper leakage | OFF/ON | Retrofit application, damper leakage | X | | | | r | r | – | O |
| NFC interface | ON/OFF | NFC communication for app access | X | X | X | X | | r | – | O |
| | | | | | | | | | | |
| Configuration – Project specific settings | | | | | | | | | | |
| Position | Text string | Plant designation (64 Z./ZTH 16 Z.) | X | X | X | X | r/w | r/w | r | |
| max. | m³/h / l/s / cfm % (Position) Pa (ZTH: %) | VAV/CAV >V'min...100% V'nom Damper position (Pos.Cntrl.) >Min...100% Δp step max >P'min...100% P'nom ¹⁾ | X | X | X | X | r/w | r/w | r/w | |
| min. | m³/h / l/s / cfm % (Position) Pa (ZTH: %) | VAV/CAV 0...100% V'nom Damper position (Pos.Cntrl.) 0...100% Δp step min 20 Pa...100% P'nom ¹⁾ | X | X | X | X | r/w | r/w | r/w | |
| Height compensation | ON/OFF | Switch function on/off | X | X | X | | r/w | r/w | – | E |
| Altitude of installation | 0 m | compensates Δp and volumetric flow values to the set altitude of installation (above sea level) | X | X | X | | r/w | r/w | – | E |
| Function | VAV-CAV/Position control | Control function | X | | X | | r/w | r/w | – | E |
| Room-pressure cas- cade | OFF/ON | VAV: Secondary circuit room pressure cascade | X | | | | r/w | r/w | – | E |
| Setpoint | Analogue/Bus | Analogue and hybrid mode/Bus | X | X | X | X | r/w | r/w | – | E |
| Setpoint offset | 0% | VAV: ±5% compensation ETA unit | X | | | | r/w | r/w | – | E |
| Reference signal Y | 2...10 V/0...10 V/adjustable | Setting for VAV control | X | | X | X | r/w | r/w | – | E |
| Feedback type | Volumetric flow/Δp/Position | VAV: Volume/Δp/Damper position Pressure: Δp/Damper position | X | (X) | X | X | r/w | r/w | – | E |
| Feedback U | 2...10 V/0...10 V/adjustable | Setting U signal | X | X | X | X | r/w | r/w | – | E |

1) STP application - Lower control limit: 20 Pa (from firmware V 1.04-xxxx, older firmware versions: 38 Pa).

Availability: VAV-Universal components incl. replacement devices are only available from manufacturers of VAV units (OEM).

Authorisations: [E – Expert Mode] – Functionally relevant settings are only accessible via the Expert Mode of the Belimo Assistant App.

Legend

X Application supports function/Parameter
r Tool: Read
w Tool: Write
– Tool: Does not support parameter
E Only visible in Expert Mode

Aperçu des paramètres et des outils

Bus parameter

| Parameter/Function | Unit/Value | Function/Description/(Area) | Tool | | | Authori- sation |
|-------------------------------|--------------------------------|--|---------------|---------|--------|--------------------|
| | | | Assistant app | PC-Tool | ZTH EU | Expert/OEM |
| Configuration – Communication | | | | | | |
| Bus protocol | BACnet MS/TP/Modbus/MP | | r/w | r/w | – | E |
| Bus protocol | BACnet MS/TP | | | | | |
| MAC address | 0...127 | | r/w | r/w | – | E |
| Baud rate | 9600/.../115200 | | r/w | r/w | – | E |
| Terminating resistor | OFF/ON | | r/w | r/w | – | E |
| Instance number | 0...4194304 | | r/w | r/w | – | E |
| Device name | VAV-Universal | (32 Z.) | r/w | r/w | – | E |
| Max. master | 0...127 | | r/w | r/w | – | E |
| Bus protocol | Modbus RTU | | | | | |
| Address | 1...247 | | r/w | r/w | – | E |
| Baud rate | 9600/.../115200 | | r/w | r/w | – | E |
| Terminating resistor | OFF/ON | | r/w | r/w | – | E |
| Parity | 1-8-N-2/...E-1/...-O-1/...-N-1 | | r/w | r/w | – | E |
| Bus protocol | MP-Bus | | | | | |
| MP address | PP/MP1...8 | PP (MP off)/MP1...8 | r/w | r/w | – | E |
| Bus fail position | 0% | 0...100% (min...max) | r/w | – | – | E |
| Compatibility mode | Default/VRP-M ¹⁾ | Default: Belimo MP datapool device VRP-M: as VRP-M replacement in existing MP system ¹⁾ | r/w | r/w | – | E |

Note:

¹⁾ Refer to instructions: VAV-Universal – MP-Bus existing system:
Replace VRP-M with VRU-...-BAC

Availability:

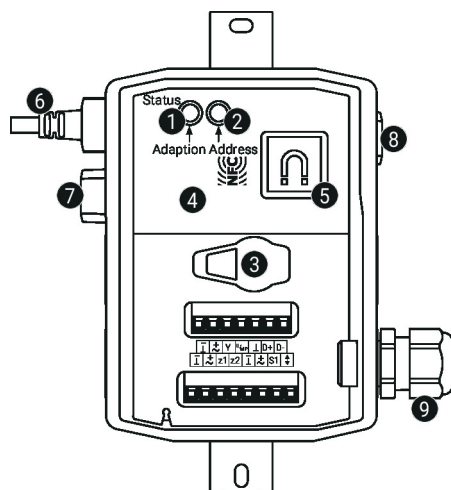
VAV-Universal components incl. replacement devices are only available from manufacturers of VAV units (OEM).

Authorisations:

[O – OEM, Manufacturer Mode] – VRU controllers are calibrated and parameterised by the unit manufacturer according to the application and project. These settings can only be changed by the manufacturer.
[E – Expert Mode] – Functionally relevant settings are only accessible via the Expert Mode of the Belimo Assistant App.

Legend:

X Application supports function/Parameter
r Tool: Read
w Tool: Write
– Tool: Does not support parameter
O Access only with OEM authorisation
E Only visible in Expert Mode

Éléments d'affichage et de commande

1 Bouton poussoir et affichage LED en vert

Allumé : En fonctionnement (alimentation ok)

Clignotant : En attente d'information sur l'état de Belimo Assistant 2

Appuyer sur le bouton : Déclenche l'adaptation de l'angle de rotation, suivie du mode standard

2 Bouton-poussoir et affichage LED en jaune

Clignotant : adressage MP

Appuyer sur le bouton : Confirmation de l'adressage

3 Prise de service

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

4 Interface NFC

Belimo Assistant 2, via l'interface communication en champ proche (Android) ou avec convertisseur ZIP-BT-NFC pour connexion bluetooth (téléphone iOS et Android)

5 Plaque de montage

Pour ZIP-BT-NFC (magnétique)

6 Raccordement (I) (M)

Pour servomoteur ...-VST

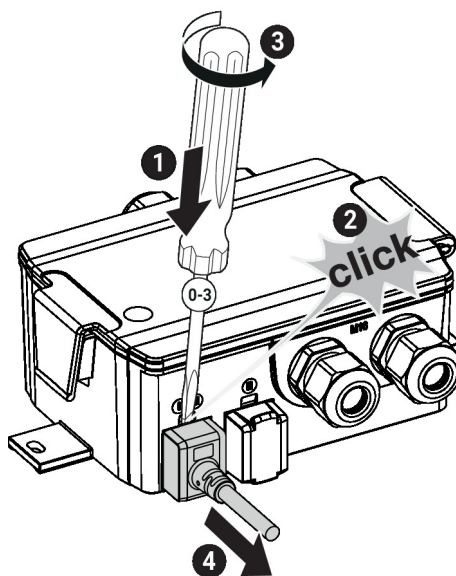
7 Bouchon d'obturation (II)
8 Raccordement capteur Δp

6 mm (diamètre intérieur du tube 5 mm)

9 Embout de câble M16 (couple de serrage 3 Nm)

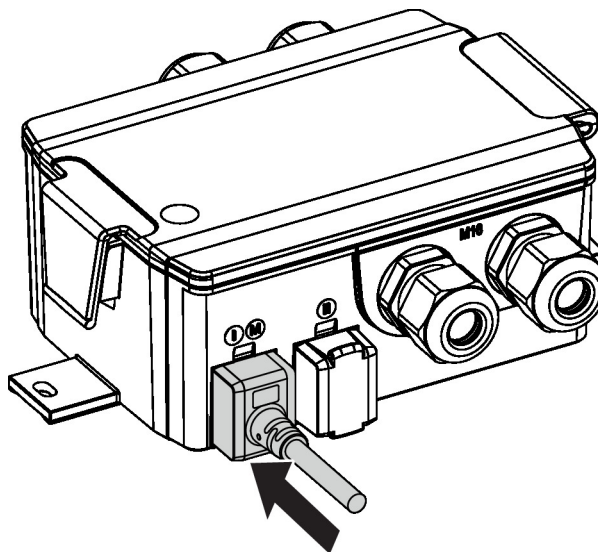
Notes d'installation

- Situation d'installation**
- Montage de l'équipement de contrôle VAV-Universel :
- L'ensemble VAV-Universel est monté sur l'unité VAV en usine par le fabricant de l'unité VAV, le servomoteur est raccordé au régulateur de la VRU, réglé et calibré.
- Installation de l'unité VAV :
- L'unité VAV doit être installée conformément aux spécifications du fabricant de l'unité VAV.
- Spécifications d'installation du capteur Δp :
- Aucune restriction, mais il faut éviter que de la condensation puisse s'écouler dans le capteur et y rester.
- Accessibilité des équipements de commande :
- L'accessibilité des équipements de commande doit être garantie à tout moment.
- Embout de câble M16x1,5, câble de diamètre 5...10 mm
- En fonction de la situation de raccordement, l'embout de câble peut être inséré dans l'une des ouvertures M16x1,5.
- Solution sans servomoteur :
- La prise de raccordement non utilisée (I)(M) peut être fermée avec un bouchon d'obturation ZG-VRU01, disponible comme accessoire.
- Remplacement du servomoteur :
- Si le servomoteur VST est remplacé pendant le fonctionnement, l'alimentation en 24 V du régulateur VRU doit être brièvement interrompue. Ceci entraîne que le pilote du servomoteur correspondant est lu et intégré.
- Tube de pression :
- Les tubes de raccordement à pression ne doivent pas entrer en contact avec des liquides ou des agents de graissage quels qu'ils soient. Ceci inclut tous les résidus à l'intérieur ou à la surface des tubes de raccordement.
- Débrancher le servomoteur**
- Le câble de raccordement du servomoteur de registre VST peut être retiré du régulateur VRU à l'aide d'un tournevis (taille 0...3) comme montré sur l'illustration.



Notes d'installation

Brancher le servomoteur Pour assurer la protection IP et le raccordement électrique, la fiche de connexion VST doit être totalement insérée dans la prise de raccordement. Pour cela, une certaine force est nécessaire.



Entretien Travaux de nettoyage pendant l'installation, la mise en service ou la maintenance
Les appareils VAV de Belimo sont sans entretien. Nous recommandons d'enlever la poussière à sec depuis l'extérieur du boîtier, si nécessaire.

Le système de gaines ainsi que les unités VAV sont entretenues lors des intervalles de nettoyage prévus par la loi ou par le système spécifique. Veuillez prendre en compte les points suivants.

Travaux de nettoyage sur le registre, les appareils de détection de pression différentielle et des tubes de pression

Lors du nettoyage du système de gaines ou de l'unité VAV, retirez les tubes de pression sur le régulateur VAV, afin qu'il ne soit pas affecté.

Il est par exemple possible de souffler de l'air comprimé, sur les appareils de détection de pression différentielle ou sur les tubes de pression

Avant de débiter cette tâche, déconnectez les appareils de détection de la pression différentielle ou les tubes de pression du capteur de pression différentielle.

Raccordement des tubes de pression

Pour assurer une installation correcte des tubes de pression, nous recommandons de les marquer avec un + ou un - avant leur démontage.

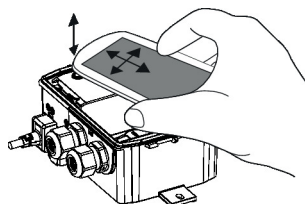
Raccordement sans fil Les appareils Belimo portant le logo NFC sont utilisables avec Belimo Assistant 2.

Exigence :

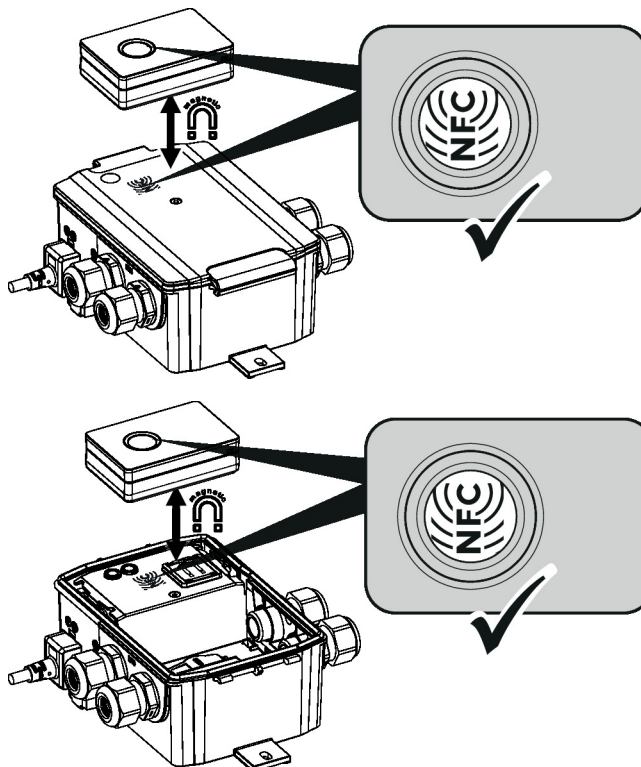
- Smartphone compatible NFC ou Bluetooth
- Belimo Assistant 2 (Google Play et Apple AppStore)

Positionnez le smartphone avec NFC sur l'appareil de façon à ce que les deux antennes NFC soient superposées.

Raccordez le smartphone compatible Bluetooth à l'appareil via le convertisseur Bluetooth-vers-NFC ZIP-BT-NFC. Les données techniques et le manuel de fonctionnement sont inclus dans la fiche technique du ZIP-BT-NFC.

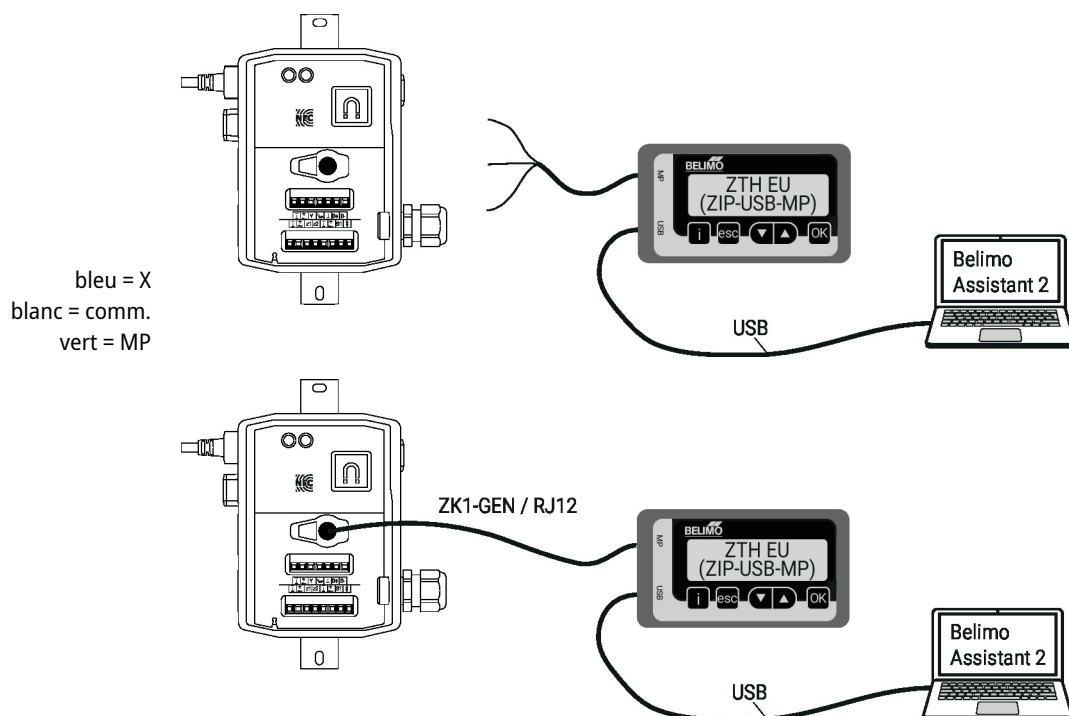
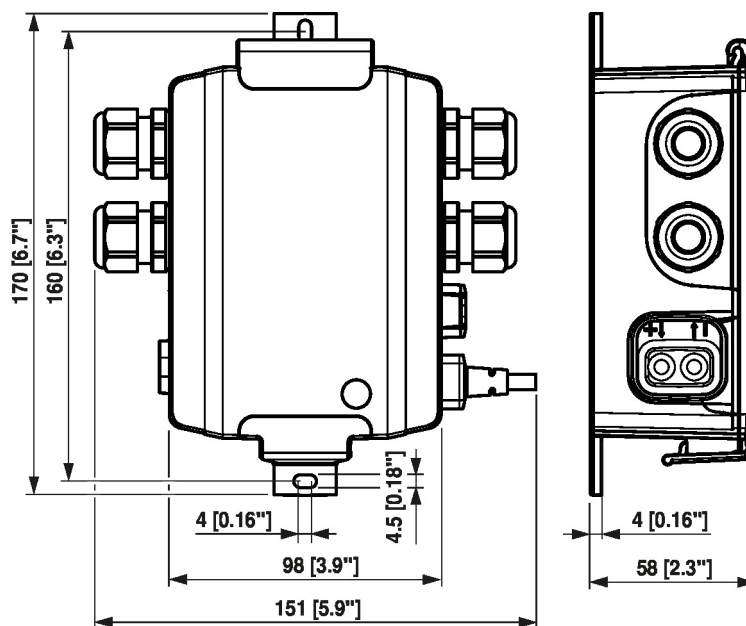


Convertisseur ZIP-BT-NFC



Service
Raccordement avec fil

L'appareil peut être paramétré avec le ZTH EU via la fiche de service ou par le biais de l'application Belimo Assistant 2


Dimensions


Documentation complémentaire

- Débit volumétrique et régulation de la pression de Belimo, vue d'ensemble de la gamme de produits
 - Fiches techniques pour servomoteurs VST
 - Description d'application VAV-Universel
 - Raccordements d'outils
 - Description de l'interface Modbus
 - Description des valeurs de l'ensemble de données
 - Description de l'interface BACnet
 - Présentation de la technologie MP-Bus
 - Aperçu des partenaires de coopération MP
- Guide rapide – Belimo Assistant 2