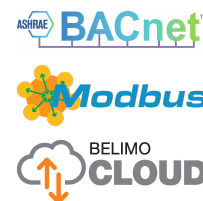
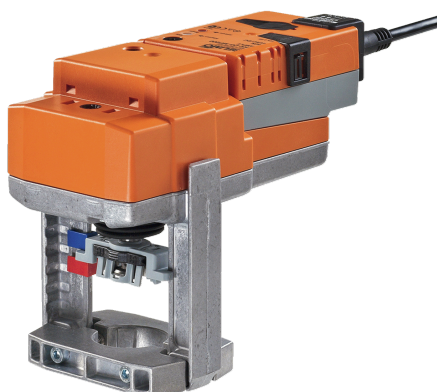


Attuatore comunicativo per valvole a globo a 2 vie e 3 vie

- Forza di azionamento 1000 N
- Alimentazione AC/DC 24 V
- Comando modulante, comunicativo, ibridi, Cloud
- Corsa 20 mm
- Comunicazione tramite BACnet/IP, Modbus TCP e Cloud
- Ethernet 10/100 Mbit/s, TCP/IP, web server integrato
- Conversione dei segnali degli sensori



L'immagine può differire dal prodotto

Dati tecnici

Dati elettrici	Alimentazione	AC/DC 24 V
	Frequenza alimentazione	50/60 Hz
	Campo di tolleranza	AC 19.2...28.8 V / DC 21.6...28.8 V
	Assorbimento in funzione	1.5 W
	Assorbimento in mantenimento	0.5 W
	Assorbimento per dimensionamento	3 VA
	Collegamento alimentazione / comando	Cavo 1 m, 6x 0.5 mm ²
	Collegamento Ethernet	Presa RJ45
	Funzionamento in parallelo	Sì (considerare gli assorbimenti elettrici!)
Comunicazione bus	Comando comunicativo	Cloud BACnet/IP Modbus TCP
	Numero di nodi	BACnet/Modbus vedi descrizione dell'interfaccia
Dati funzionali	Forza di azionamento motore	1000 N
	Campo di lavoro Y	2...10 V
	Impedenza ingresso	34 kΩ
	Campo di lavoro Y variabile	0.5...10 V
	Accuratezza posizionamento	±5%
	Azionamento manuale	con pulsante, fisso o temporaneo
	Corsa	20 mm
	Tempo di azionamento motore	150 s / 20 mm
	Tempo di rotazione motore variabile	90...150 s
	Livello di rumorosità motore	45 dB(A)
	Campo impostazione adattamento	manuale (automatica alla prima alimentazione)
	Indicazione della posizione	Meccanico, corsa 5...20 mm
Scheda di sicurezza	Classe di protezione IEC/EN	III, Bassissima tensione di sicurezza (SELV)
	Grado di protezione IEC/EN	IP40 Protezione IP54 quando si utilizza una copertura per la presa RJ45
	EMC	CE conforme a 2014/30/EC
	Tipo di azione	Tipo 1
	Tensione nominale impulso, Alimentazione / Comando	0.8 kV

Dati tecnici

Scheda di sicurezza	Grado inquinamento	3
	Umidità ambiente	Max. 95% RH, non condensante
	Temperatura ambiente	-30...50°C [-22...122°F]
	Temperatura di stoccaggio	-40...80°C [-40...176°F]
	Categoria di documento	Nessuna
Peso	Peso	1.2 kg

Note di sicurezza

- Il dispositivo è stato progettato per essere utilizzato in impianti fissi di riscaldamento, ventilazione e condizionamento dell'aria, non è permesso l'utilizzo al di fuori dei campi applicativi previsti, specialmente su aeroplani o trasporti aerei di qualsiasi tipo.
- Applicazione all'esterno: possibile solo nel caso in cui non sia a contatto diretto con acqua (mare), neve, ghiaccio, insolazione o gas aggressivi che interferiscono direttamente con il dispositivo e che venga assicurato che le condizioni ambientali restino in qualsiasi momento entro i limiti riportati nella scheda tecnica.
- L'installazione può essere svolta solo da personale autorizzato. Devono essere rispettate tutte le normative legali o istituzionali applicabili.
- Il selettore per il cambio del senso di direzione/punto di chiusura deve essere modificato solo da personale autorizzato. La direzione della corsa è fondamentale, in particolare in connessione con circuiti di protezione antigelo.
- Il dispositivo può essere aperto solo presso la sede di produzione. Non contiene parti riparabili o sostituibili dall'utente.
- I cavi non devono essere rimossi dalla periferica.
- Il dispositivo contiene componenti elettrici ed elettronici e non può essere smaltito con i normali rifiuti domestici. Vanno rispettate tutte le normative locali sullo smaltimento.

Caratteristiche del prodotto

Modalità operativa L'attuatore viene controllato per mezzo del Cloud, BACnet/IP o Modbus TCP e si muove verso la posizione definita dal segnale di comando. Vari punti dati possono essere scritti e letti tramite le stesse interfacce.

Modalità ibrida:

L'attuatore riceve il suo segnale di comando analogico proveniente da un regolatore di livello superiore e si muove verso la posizione definita. Usando il Cloud, BACnet/IP o Modbus TCP, vari punti dati possono essere letti e, salvo il segnale di comando, scritti.

Convertitore per sensori Opzione di collegamento per due sensori (sensore passivo, attivo o switch). L'attuatore funge da convertitore analogico/digitale per la trasmissione del segnale del sensore verso il sistema di livello più alto.

Caratteristiche del prodotto
Comunicazione

La configurazione può essere svolta tramite il server web integrato (connessione RJ45 al web browser), tramite protocollo di comunicazione o tramite il cloud.

Per ulteriori informazioni in merito al server web integrato, si rimanda alla documentazione a parte.

Collegamento ai "Peer to Peer"

<http://belimo.local:8080>

Il Notebook deve essere impostato in "DHCP".
Assicurarsi che solo una connessione di rete sia attiva.

Indirizzo IP standard:

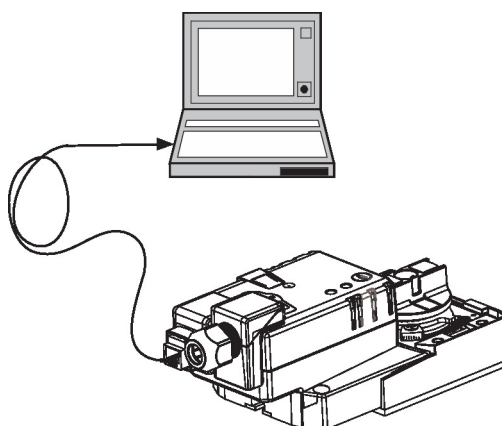
<http://192.168.0.10:8080>

Indirizzo IP statico

Password (solo lettura):

User name: «guest»

Password: «guest»


Montaggio semplice e diretto

Montaggio semplice e diretto sulla valvola a globo mediante morsetto. Il servomotore può essere ruotato di 360° rispetto il collo della valvola.

Registrazione dati

I dati registrati (registrazione di dati integrata per 13 mesi) possono essere usati per scopi analitici.

Download dei file cvs tramite web browser.

Leva per azionamento manuale

Azionamento manuale possibile mediante pulsante (l'ingranaggio resta disinserito fino a quando il pulsante rimane premuto o bloccato in posizione).

La corsa può essere regolata utilizzando una chiave a brugola (4 mm), che viene inserita nella parte superiore dell'attuatore. L'albero si estende quando la chiave viene ruotata in senso orario.

Alta affidabilità funzionale

L'attuatore è protetto da sovraccarico, non necessita di fine corsa elettrici e si ferma automaticamente al raggiungimento delle battute meccaniche.

Indicazione della posizione

La corsa è indicata meccanicamente sulla staffa per mezzo di due indicatori. Il range della corsa completa si regola automaticamente durante il funzionamento.

Posizione base

Impostazione di fabbrica: lo stelo dell'attuatore è represso.

Quando valvola/attuatore vengono spediti già assemblati, la direzione di movimento dello stelo viene impostata in base al punto di chiusura della valvola.

Quando viene alimentato per la prima volta, per es. al commissioning, l'attuatore esegue l'adattamento ovvero adegua il range di funzionamento e quello del feedback di posizione al range meccanico effettivo.

L'attuatore si muove nella posizione definita dal segnale di comando.

Adattamento e sincronizzazione

E' possibile attivare un adattamento manualmente premendo il pulsante "Adaption".

Entrambe le battute meccaniche vengono rilevate durante l'adattamento (intero range operativo).

L'attuatore si muove nella posizione definita dal segnale di comando.

Impostazione direzione di movimento

Quando viene azionato, il selettore di direzione della corsa cambia la direzione di movimento nel funzionamento normale.

Accessori

Strumenti	Descrizione	Modello
	Strumento di assistenza, con funzione ZIP USB, per attuatori / regolatori VAV e dispositivi HVAC performance parametrizzabili e comunicativi Belimo	ZTH EU
	Cavo di collegamento 5 m, A: RJ11 6/4 LINK.10, B: presa di servizio a 6 pin per dispositivo di Belimo	ZK1-GEN
	Belimo Assistant Link Bluetooth e USB a NFC e convertitore MP-Bus per unità Belimo parametrizzabili e comunicative	LINK.10
Accessori elettrici	Descrizione	Modello
	Copertura per il modulo di connessione RJ, Multi-confezione 50 pz.	Z-STRJ.1
	Scaldiglia perno per attuatore LV., NV., SV..	ZH24-1-A

Installazione elettrica



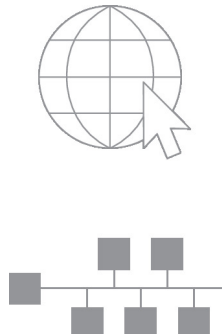
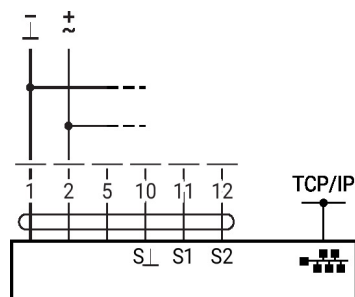
Alimentazione da trasformatore di sicurezza.

Impostazione di fabbrica selettore direzione della corsa: stelo attuatore represso (▲).

Colori dei fili:

- 1 = nero
- 2 = rosso
- 5 = arancione
- 10 = giallo/nero
- 11 = giallo/rosa
- 12 = giallo/grigio

AC/DC 24 V



Collegamento opzionale tramite RJ45 (collegamento diretto al notebook / collegamento via Intranet o Internet) per l'accesso al web server integrato

Altre installazioni elettriche



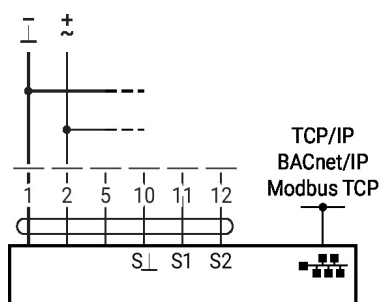
I diagrammi di collegamento mostrano collegamenti per il primo sensore al terminale S1, mentre il secondo sensore può essere collegato in modo identico al terminale S2.

È possibile un uso parallelo di diversi tipi di sensore.

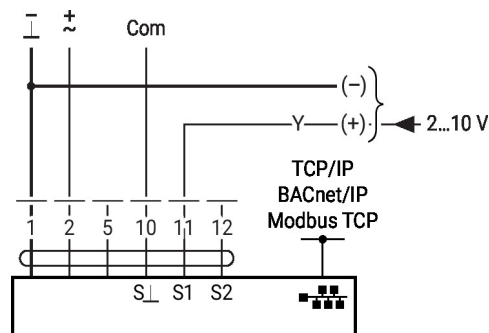
Per un operazione ibrida, S1 è usato per il segnale di comando Y e deve essere configurato come sensore attivo.

Altre installazioni elettriche
Funzioni con parametri specifici (configurazione necessaria)

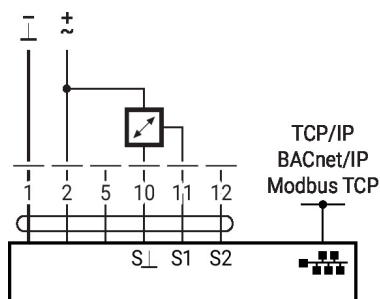
TCP/IP (Cloud) / BACnet/IP / Modbus TCP



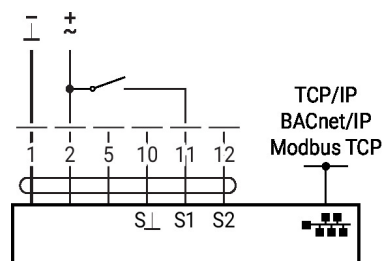
TCP/IP (Cloud) / BACnet/IP / Modbus TCP con setpoint analogico (funzionamento ibrido)


Collegamento del sensore

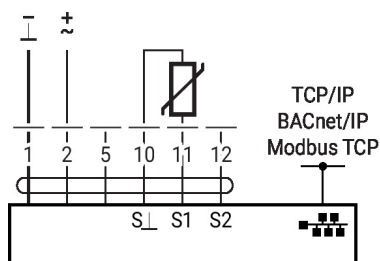
Collegamento di sensori attivi

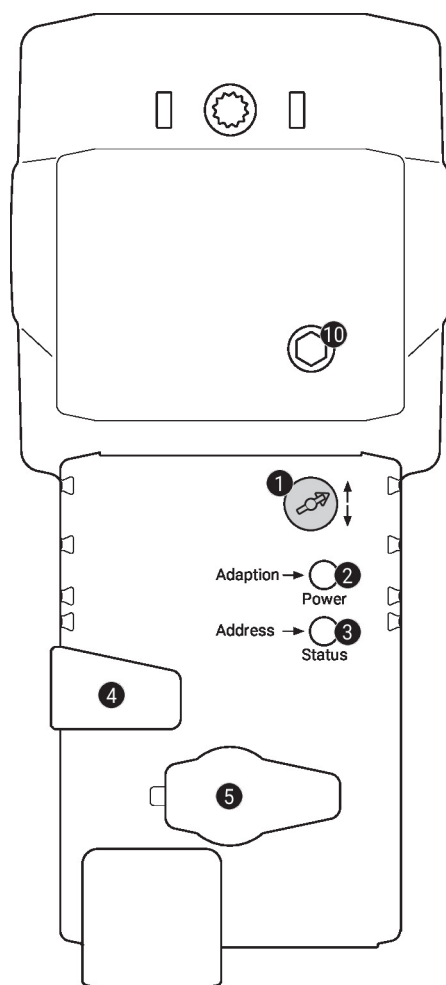


Collegamento contatto



Collegamento di sensori passivi



Comandi operativi e indicatori

1 Selettore di direzione della corsa

Commutazione: Cambia la direzione della corsa

2 Pulsante e LED di stato verde

Off: Assenza di alimentazione o malfunzionamento
 On: In funzione
 Lampeggio intermittente: In modalità indirizzo: impulsi in base all'indirizzo impostato (1...16)
 All'avvio: reset all'impostazione di fabbrica (comunicazione)
 Pressione del pulsante: In modalità standard: attiva l'adattamento corsa
 In modalità indirizzo: conferma dell'indirizzo impostato (1...16)

3 Pulsante e LED di stato giallo

Off: Modalità standard
 On: Processo di adattamento o di sincronizzazione attivo o attuatore in modalità indirizzo (LED di stato verde lampeggiante)
 Lampeggio veloce: Comunicazione BACnet/Modbus attiva
 Pressione del pulsante: In funzione (>3 s): attivare e disattivare la modalità indirizzo
 In modalità indirizzo: impostazione dell'indirizzo premendo più volte
 All'avvio (>5 s): reset all'impostazione di fabbrica (comunicazione)

4 Pulsante per comando manuale

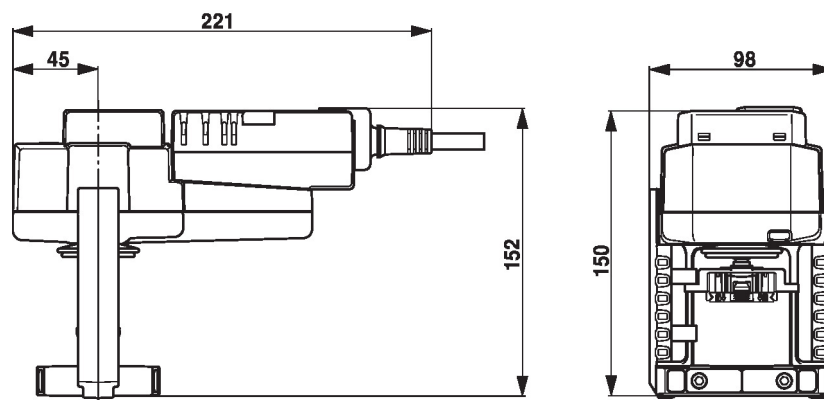
Pressione del pulsante: Gli ingranaggi si disinnestano, il motore si arresta, azionamento manuale possibile
 Rilascio del pulsante: Gli ingranaggi si innestano, modalità standard

5 Presa di servizio

Per il collegamento di strumenti di configurazione e di assistenza

10 Azionamento manuale

In senso orario: Lo stelo dell'attuatore si allunga
 In senso antiorario: Lo stelo dell'attuatore si ritrae

Dimensioni


Ulteriore documentazione

- Note generali per le specifiche di progetto
- Istruzioni per Webserver
- Descrizione interfaccia BACnet
- Descrizione interfaccia Modbus
- Descrizione client API