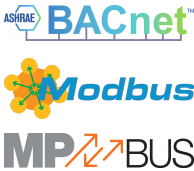
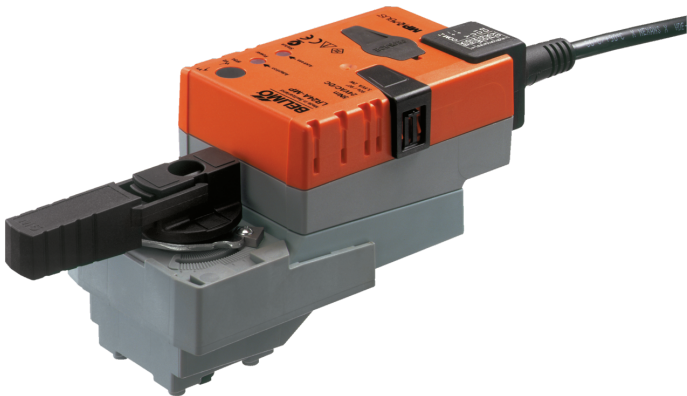


交互通信式角行程执行器，用于球阀

- 运行扭矩 10 Nm
- 额定电压 AC/DC 24 V
- 控制方式 调节型, 交互通信式, 混合模式
- 通过 BACnet MS/TP, Modbus RTU, Belimo-MP-Bus通信交互或常规控制
- 传感器信号转换



图片可能与实际产品不同

技术参数

电气参数	额定电压	AC/DC 24 V
	额定电压频率	50/60 Hz
	额定电压范围	AC 19.2...28.8 V / DC 21.6...28.8 V
	运行功耗	3.5 W
	保持功耗	1.2 W
	变压器容量	6 VA
	连接方式	电缆 1 m, 6x 0.75 mm <sup>2</sup>
数据 总线通信	通信控制	BACnet MS/TP Modbus RTU (出厂设置) MP-Bus
	节点数量	BACnet / Modbus 详见接口描述 MP-Bus 最多 8 个
功能参数	运行扭矩	10 Nm
	运行范围 Y	2...10 V
	运行范围 Y 可调	0.5...10 V
	位置反馈信号U	2...10 V
	位置反馈信号U说明	最大 1 mA
	位置反馈信号U可调	起点 0.5...8 V 终点 2...10 V
	位置精确度	±5%
	手动操作	按下手动操作钮, 执行器齿轮机构解锁
	电机运行时间	90 s / 90°
	电机运行时间可调	45...170 s
	噪音等级 (电机)	45 dB(A)
	自适应设置	手动按下“自适应”按钮 (默认第一次通电时自动进行自适应)
	自适应设置可调	每次通电时进行自适应 按下手动操作按钮后进行自适应
	超驰控制, 通过总线通信控制	MAX (最大位置) = 100% MIN (最小位置) = 0% ZS (中间位置) = 50%
	超驰控制范围	MAX = (MIN + 33%)...100% MIN = 0%...(MAX - 33%) ZS = MIN...MAX
	位置指示	机械式, 可插拔
安全参数	防触电保护等级IEC/EN	III, 安全特低电压 (SELV)
	电源 UL 认证	Class 2 Supply
	电气防护等级IEC/EN	IP54
	NEMA/UL 防护等级	NEMA 2

技术参数

安全参数	外壳	UL Enclosure Type 2
	EMC	CE 遵循 2014/30/EU
	IEC/EN认证	IEC/EN 60730-1 和 IEC/EN 60730-2-14
	UL 认证	cULus 遵循 UL60730-1A, UL60730-2-14 和 CAN/CSA E60730-1 执行器上是否印有UL标识取决于组装线所在地, 但任何情况下执行器均符合UL标准。
	运行方式	类型 1
	额定冲击电压 — 供电/控制	0.8 kV
	污染等级	3
	环境湿度	最大 95% 相对湿度, 无结露
	环境温度	-30...50°C [-22...122°F]
	存储温度	-40...80°C [-40...176°F]
重量	维护	免维护
	重量	0.85 kg

安全注意事项



- 该设备是专为供热、通风及空调行业所设计。不得用于指定范围以外的应用, 特别是在飞机及其他同类的航空运输设备应用。
- 户外应用: 只能在没有 (海) 水、雪、冰、阳光或腐蚀性气体直接干扰执行器的情况下, 并且确保环境条件在任何时候都保持在数据表规定的阈值内。
- 只有经授权的专业人员才能进行安装。并需在安装过程中遵循所有适用的法律或主管机构的安装规定。
- 切换角行程方向的开关只能由经过授权的专业人员操作。在防冻保护回路中, 旋转方向尤其不能反转。
- 本设备只得在制造商工厂被打开。本设备不包含任何用户可以自行更换或维修的部件。
- 不得将电缆从设备上移除。
- 此设备含有电子元件, 不得作为普通家庭垃圾处理, 必须按照所在地的相关法令法规处理。

产品特点

运行模式	执行器配有BACnet MS/TP、Modbus RTU和MP-Bus的内置接口, 接收来自控制系统的数字控制信号并返回当前状态。
外接传感器端子	传感器的连接 (可选无源、有源或带开关触点)。通过这种方式, 模拟传感器信号可方便转换成数字信号并传输到BACnet, Modbus或MP-Bus总线系统。
可参数化设置的设备	The factory settings cover the most common applications. Single parameters can be modified with Belimo Assistant 2.
模拟 - 通信组合(混合模式)	对于借助模拟控制信号的常规控制, BACnet或Modbus可用于通信位置反馈。
安装简单	只需一个中心螺杆, 即可直接安装在球阀上。装配工具集成在插入式位置指示器中。相对于球阀的安装方向可以每隔90°进行选择。
手动操作	可通过按钮进行手动操作 (按下按钮时, 齿轮解锁或维持锁定)。
旋转角度可调节	旋转角度可通过机械限位调整。
性能高度可靠	执行器具有全行程电子过载保护功能, 无需限位开关, 运行至终点自行停止。
起始位置	当执行器初次通电时, 如调试的时候, 执行器会进行行程自适应, 包括调整工作范围及机械行程设定范围的位置反馈。 然后, 执行器运行至控制信号指定的位置。 出厂设置: Y2 (逆时针旋转)。

产品特点

**自适应和同步** 可以通过按下“Adaption”按钮或搏力谋小助手2手动触发自适应。在自适应过程中探测到两端的机械终点 (整个设置范围)。  
按下手动按钮后自动同步。在起始位置进行同步 (0%)。  
然后，执行器运行至控制信号指定的位置。  
使用搏力谋小助手 2 可以进行一系列设置。

配件

工具	描述	型号
	用于有线及无线设置、现场操作与故障排查的服务工具。	Belimo Assistant 2
	Belimo Assistant Link 支持蓝牙转NFC或USB转MP-Bus的转换器	LINK.10
	用于可参数化设置和可通信型设备	
	连接电缆 5 m, A: RJ11 6/4 LINK.10, B: 用于带6针插座的搏力谋设备	ZK1-GEN
	连接电缆 5 m, A: RJ11 6/4 LINK.10, B: 连接到MP/PP端子	ZK2-GEN

电气安装

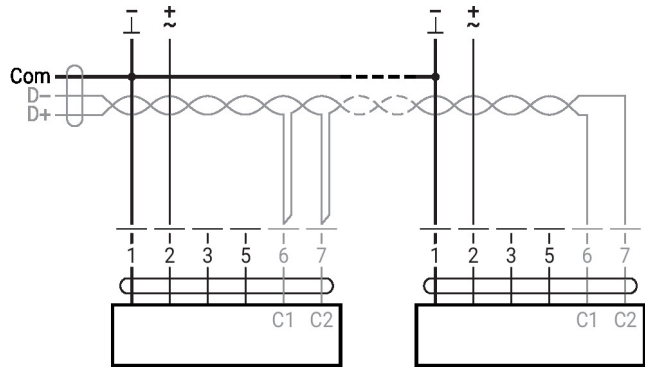


通过安全绝缘的变压器供电。  
BACnet MS/TP / Modbus RTU的接线应符合RS-485适用规范。  
Modbus / BACnet: 电源和通信没有电流隔离。将设备的接地信号和COM相互连接。

电缆颜色:  
1 = 黑色  
2 = 红色  
3 = 白色  
5 = 橙色  
6 = 粉色  
7 = 灰色

功能:  
C1 = D- (线 6)  
C2 = D+ (线 7)

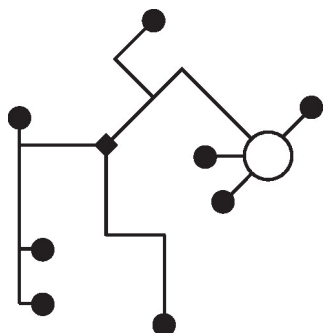
BACnet MS/TP / Modbus RTU



## 其他电气安装

### 常规运行

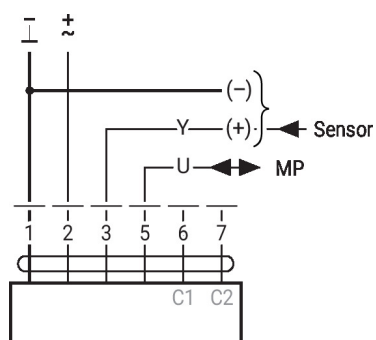
#### MP-Bus 网络拓扑



网络拓扑没有限制（允许使用星号、环形、树形或混合形式）。  
使用同一条3线电缆供电和通信

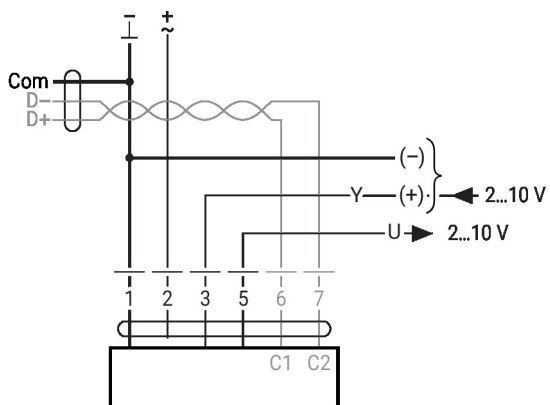
- 无需屏蔽线或绞线
- 无需端接电阻

#### MP-Bus



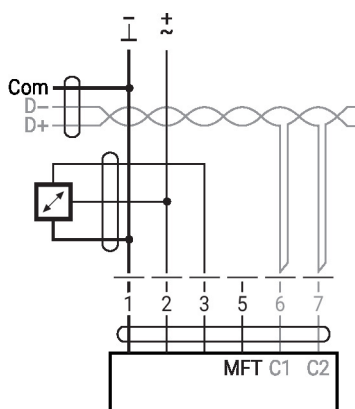
### 具有特定参数的功能(需要参数设置)

#### Modbus RTU / BACnet MS/TP, 带模拟设定值（混合模式）



### 传感器连接

#### 连接有源传感器, 如0...10 V @ 0...50°C

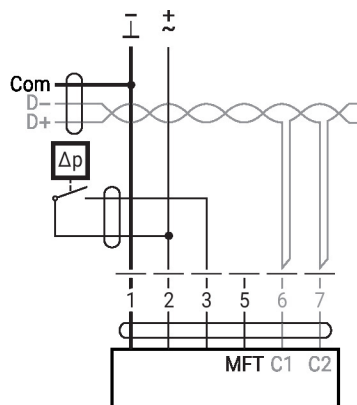


可能的输入电压范围：0...10 V  
分辨率 30 mV

## 其他电气安装

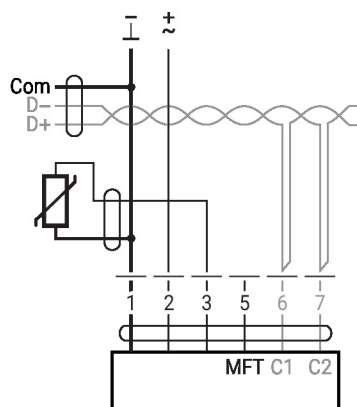
### 传感器连接

带开关触点的连接，例如压差开关



开关触点要求：开关触点必须能够在 24 V 电压下精确切换 16 mA 的电流。  
运行范围的起始点必须在 MOD 执行器上配置为  $\geq 0.5$  V。

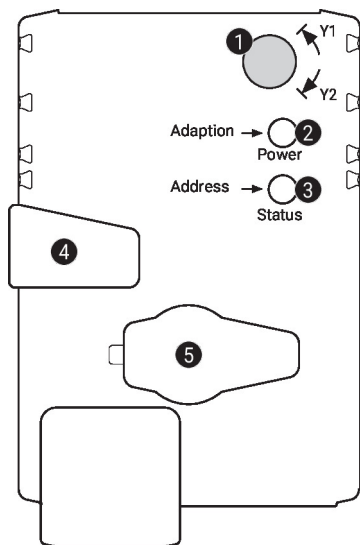
连接无源传感器，如 Pt1000, Ni1000, NTC



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

1) 由型号决定  
2) 分辨率 1 Ohm  
建议对测量值进行补偿

操作控制及面板指示图



**1 旋转方向开关**

切换： 旋转方向改变

**2 按钮和绿色 LED 灯显示**

熄灭： 无电源或故障  
亮： 运行中  
闪烁： 寻址模式：根据设置的地址 (1...16) 输出脉宽  
启动时：恢复出厂设置 (交互模式)  
按下按钮： 标准模式：触发旋转角度自适应  
寻址模式：确认设置的地址 (1...16)

**3 按钮和黄色 LED 灯显示**

熄灭： 标准模式  
亮： 自适应或同步动作已激活  
或执行器处于寻址模式 (绿色 LED 灯闪烁)  
忽明忽暗： BACnet / Modbus 交互通信已激活  
按下按钮： 运行模式(>3s)：寻址模式开或关  
寻址模式：按几次设置地址  
启动时 (>5 s)：恢复出厂设置 (交互模式)

**4 手动操作按钮**

按下按钮： 齿轮传动装置解锁，电机停止，可进行手动操作  
释放按钮： 齿轮转动装置啮合，标准模式

**5 维护插口**

用于连接配置和维护工具

**检查电源连接情况**

**2** 关和 **3** 亮 电源接线可能出现错误

维护

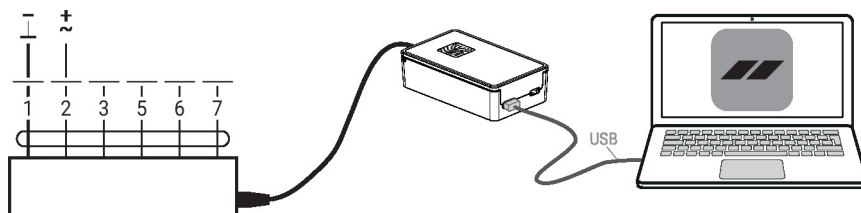
使用搏力谋小助手2可修改设备参数。搏力谋小助手2可在智能手机、平板或电脑上操作。现有的连接选项取决于安装搏力谋小助手2的硬件。

有关搏力谋小助手2的详情，请参阅 "快速指南——搏力谋小助手2"。



**有线连接**

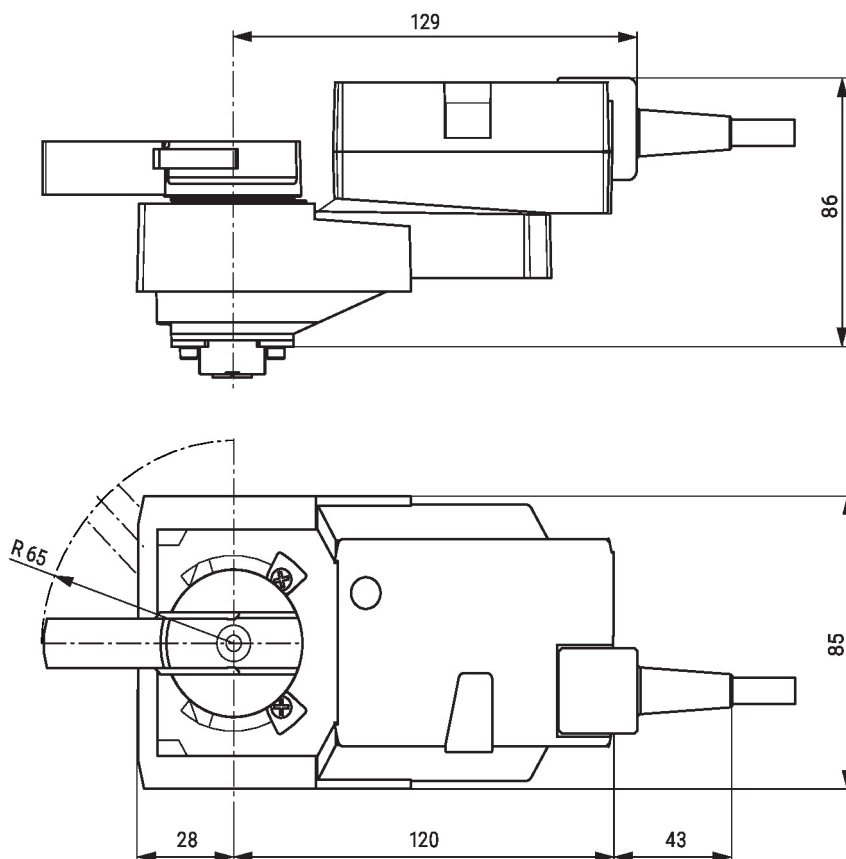
Belimo devices can be accessed by connecting Belimo Assistant Link to the USB port on a PC or laptop and to the Service Socket or MP-Bus wire on the device.



## 维护

- 快速寻址**
1. 按“Address”按钮，直到绿色的“Power”LED显示不亮为止。绿色“电源”LED根据之前设置的地址闪烁。
  2. 通过按“Address”按钮相应次数(1-16)来设置地址。
  3. 绿色LED根据输入的地址(1-16)闪烁显示。如果地址不正确，可以按照步骤2进行重置。
  4. 按下绿色的“自适应”按钮确认地址设置。
- 如果在60秒内没有确认地址，寻址程序将结束。任何已经开始的地址更改都将被废弃不用。由此产生的BACnet MS/TP和Modbus RTU地址由设定的基本地址加上短地址组成(例如100+7=107)。

## 尺寸规格



## 更多文档

- 工具连接
- BACnet 接口描述
- Modbus 接口描述
- MP 合作伙伴概述
- MP 词汇
- MP-Bus 技术简介
- 完整的水应用产品系列
- 球阀数据表
- 执行器和/或球阀安装指南
- 项目规划的一般说明
- 快速入门指南 – 搏力谋小助手2