

À utiliser avec les servomoteurs rotatifs Belimo

Caractéristiques techniques

Fiche technique





Emplacement de montage	90° to 180°	
Température ambiante	-3050°C [-22122°F]	
Température de stockage	-4080°C [-40176°F]	
Matériau de boîtier	acier galvanisé	
Tige	acier	
Palier	Delrin GF	
Cadre, socle, base	galanized steel	
Sans ressort	AMB(X)	
	GMB(X)	
	NMB(X)	
Ressort	AF	
	EFB(X)	
	Température ambiante Température de stockage Matériau de boîtier Tige Palier Cadre, socle, base Sans ressort	Température ambiante -3050°C [-22122°F] Température de stockage -4080°C [-40176°F] Matériau de boîtier acier galvanisé Tige Palier Delrin GF Cadre, socle, base galanized steel Sans ressort AMB(X) GMB(X) NMB(X) Ressort AF

Électricité à sûreté intégrée

LF NF

NKQB(X)

Pour consulter la référence de pression de fermeture, sélectionnez Pro ou retrofit la documentation technique.

Caractéristiques du produit

Configuration par défaut

La liaison ZG-JSL peut également être configurée en déplaçant la plaque anti-rotation de 90° pour des applications peu encombrantes. Voir les configurations de montage ci-dessous. Le ZG-JSLA aura un actionneur monté en usine sur la tringlerie en position verticale uniquement.

Utilisation

La tringlerie d'arbre de transmission ZG-JSL est conçue pour se fixer facilement à n'importe quelle partie d'un arbre de transmission et permettre une installation facile de certains actionneurs Belimo. La conception unique à extrémité ouverte et l'insert de serrage permettent au ZG-JSL d'être utilisé avec n'importe quel arbre de vérin de ½ "à ¾" de diamètre. Le retrait de l'insert permettra à la tringlerie de se fixer à un diamètre d'arbre maximum de 1,05 po. Le changement de la plaque antirotation permettra de monter divers actionneurs.

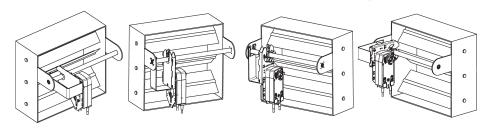
Fonctionnement

L'arbre en acier intégré de ¾" de diamètre permet un couplage direct aux actionneurs de la série Belimo dans le tableau ci-dessous. Il y a une réduction de couple lors de l'utilisation de la tringlerie ZG-|SL. Vérifiez les exigences de l'application avant utilisation.

^{*} L'adaptateur ZG-121 doit être utilisé avec EF. ** GM / GK ne doit pas être utilisé avec des arbres de 1/2". *** La pince K6-1 doit être utilisée avec LF. Pour consulter la pression de fermeture, sélectionnez la documentation technique Pro ou Retrofit.

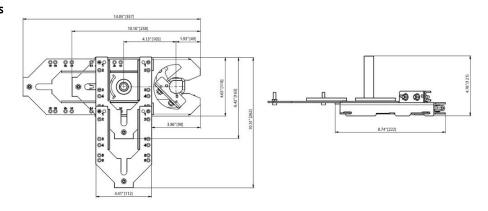


Détails débit/montage



Dimensions

Schémas dimensionnels





Modulant, sans ressort de rappel, 24 V, Technology multifonction®

Couple min. 180 in-lb pour la commande des superficies du registre jusqu'à 45 sq ft.

Fiche technique





AMCX24-MFT

garantie de 5 ans





Caractéristiques techniques

_	,			
DΩ	nnées	ماھ :	ctri	MILLOC

Tension nominale	AC/DC 24 V
Fréquence de tension nominale	50/60 Hz
Consommation d'énergie en service	4 W
Consommation d'énergie en position d'arrêt	1.25 W
Transformateur	6 VA (bloc d'alimentation de Classe 2)
Connexion électrique	Câble ignifuge 18 GA, raccord de conduit 1/2 ", protection NEMA 2 / IP54, 1 m [3 ft], 3 m [10 ft] et 5 m [16 ft]
Protection contre les surcharges	électronique sur toute la rotation de 095°
Couple du moteur	20 Nm [180 in-lb]
Place de fonctionnement V	2 10 V

Données fonctionnelles

Couple du moteur	20 Nm [180 in-lb]
Plage de fonctionnement Y	210 V
Remarque relative à la plage de fonctionnement Y	420 mA avec ZG-R01 (résistance de 500 Ω , 1/4 W)
Impédance d'entrée	100 k Ω pour 210 V (0.1 mA), 500 Ω pour 420 mA, 1500 Ω pour MLI, marche-arrêt et 3 points
Plage de fonctionnement Y variable	Début 0.530 V Fin 2.532 V
Options signal de positionnement	variable (VDC, PWM, tout ou rien, à virgule flottante)
Signal d'asservissement de position U	210 V
Remarque relative au signal d'asservissement de position U	Max. 0.5 mA
Variante du signal d'asservissement de positio U	n VCC variable
Sens de déplacement du moteur à mouvemen	t sélectionnable avec interrupteur 0/1
Surpassement manuel	bouton poussoir externe
Angle de rotation	Max. 95°
Remarque relative à l'angle de rotation	réglable avec butée mécanique
Durée de course (moteur)	35 s / 90°
Durée de course réglable	35120 s
Niveau sonore, moteur	45 dB(A)
Diamètre d'axe	1/21.05" rond, centres sur 1/2" et 3/4" avec insert, 1.05" sans insert
Indication de la position	Mécanique, course de 3065 mm

Données de sécurité

malcation de la position	Mecanique, course de 5005 mm	
Indice de protection IEC/EN	IP54	
Indice de protection NEMA/UL	NEMA 2	
Boîtier de protection	Boîtier UL de type 2	



Fiche technique	AMCX24-MFT
Homologations	cULus acc. to UL60730-1A/-2-14, CAN/CSA E60730-1:02, CE acc. to 2014/30/EU and 2014/35/EU; Listed to UL 2043 - suitable for use in air plenums per Section 300.22(c) of the NEC and Section 602.2 of the IMC
Norme relative à la qualité	ISO 9001
Température ambiante	-3050°C [-22122°F]
Température de stockage	-4080°C [-40176°F]
Humidité ambiante	95% max. humidité relative, sans condensation
Entretien	sans entretien

UL94-5VA

Caractéristiques du produit

Utilisation

Matériaux

Matériau de boîtier

Données de sécurité

Pour la modulation proportionnelle des registres de systèmes CVCA. Le dimensionnement du servomoteur devrait être fait selon les spécifications du fabricant du registre. Le servomoteur est installé directement sur un arbre de registre dont le diamètre peut atteindre 1,05 po à l'aide de sa bride universelle. Un bras de manivelle et plusieurs supports de retenue sont disponibles pour les applications où le servomoteur ne peut pas être accouplé directement à l'arbre du registre. Les paramètres par défaut pour les applications 2 à 10 VCC du servomoteur ...MFT sont déterminés lors de la fabrication. Si nécessaire, des versions personnalisées des servomoteurs peuvent être commandées. Les paramètres peuvent être modifiés de deux manières : configurations préréglées et personnalisées de Belimo ou configurations sur site à l'aide du logiciel PC-Tool de Belimo.

Fonctionnement

The actuator is not provided with and does not require any limit switches, but is electronically protected against overload. The anti-rotation strap supplied with the actuator will prevent lateral movement.

The AMX series provides 95° of rotation and a visual indicator indicates position of the actuator. When reaching the damper or actuator end position, the actuator automatically stops. The gears can be manually disengaged with a button on the actuator cover.

The AMCX24-MFT actuators use a brushless DC motor, which is controlled by an Application Specific Integrated Circuit (ASIC). The ASIC monitors and controls the actuator's rotation and provides a digital rotation sensing (DRS) function to prevent damage to the actuator in a stall condition. Power consumption is reduced in holding mode.

Add-on auxiliary switches or feedback potentiometers are easily fastened directly onto the actuator body for signaling and switching functions.

Spécification typique

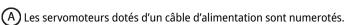
Les servomoteurs de registre à commande modulante doivent être de type à accouplement direct électronique, qui ne nécessitent ni bras de manivelle ni tringlerie et doivent pouvoir être installés directement sur un arbre jusqu'à 1,05 po de diamètre. Les servomoteurs doivent fournir au registre une commande modulante en réponse à un signal de tension de 2 à 10 VCC ou, avec l'ajout d'une résistance de 500 Ω , une entrée de commande de 4 à 20 mA provenant d'un régulateur ou d'un positionneur électronique. Les servomoteurs doivent avoir une technologie de moteur à courant continu sans balais et être protégés contre les surcharges à tous les angles de rotation. Les servomoteurs doivent être munis d'un inverseur et d'un surpassement manuel sur le couvercle. La durée de course doit être constante et indépendante du couple. Les servomoteurs doivent être homologués cULus, avoir une garantie de 5 ans et être fabriqués conformément aux normes internationales de contrôle de la qualité ISO 9001. Les servomoteurs doivent être tels que fabriqués par Belimo.



Accessoires

Accessoires électriques	Description	Туре
	Pile de secours, pour modèles sans ressort de rappel	NSV24 US
	Pile, 12 V, 1,2 Ah (deux requis)	NSV-BAT
	Interrupteur auxiliaire 2 x SPDT module d'extension	S2A
	Outil de paramétrage, avec fonction ZIP USB, pour servomoteurs Belimo paramétrables et communicants / régulateurs VAV et dispositifs performants CVCA	ZTH US
Accessoires mécaniques	Description	Туре
	<lamp 1="" 1"<="" 2",="" 3="" 4",="" am="" nm="" p=""></lamp>	K-AM25
	Bride d'entraînement réservible, plage de serrage Ø1020 mm	K-SA
	17" Mounting Bracket for AF,NF,GM,AM,SM	ZG-100
	Mounting Bracket: AF,NF,LF,GM,AM,NM,SM	ZG-101
	Mounting Bracket: GM,AM,SM	ZG-103
	Mounting Bracket: GM,AM,SM	ZG-104
	Nécessaire de fixation de la tringlerie pour installation à plat	ZG-NMA
	1" diameter jackshaft adaptor (11" L).	ZG-JSA-1
	1-5/16" diameter jackshaft adaptor (12" L).	ZG-JSA-2
	1.05" diameter jackshaft adaptor (12" L).	ZG-JSA-3
	Rallonge de socle pour SMA sur SM/AM/SMD24R	Z-SMA
	Boîtier extérieur 330 x 203 x 152 mm (L x l x H)	ZS-100
	Boîtier extérieur 406 x 213 x 102 mm (L x l x H)	ZS-150
	Boîtier antidéflagrant 406 x 254 x 164 mm (L x l x H), UL et CSA, Classe I, zones 1 et 2, groupes B, C, D, (NEMA 7), Classe III, emplacements dangereux (classés)	ZS-260
	Boîtier extérieur 438 x 222 x 140 mm (L x l x H), NEMA 4X, avec supports de fixation	ZS-300
	Boîtier extérieur 438 x 222 x 140 mm (L x l x H), NEMA 4X, avec supports de fixation	ZS-300-5
	Terminal-strip cover for NEMA 2 rating (-T models).	ZS-T
	Rallonge d'axe 240 mm Ø20 mm pour axe de registre Ø 822,7 mm	AV8-25
	Bras de levier de servomoteur pour noix d'entraînement standard	AH-GMA
	Clé 8 et 10 mm	TOOL-06

Installation électrique



1 Installer un dispositif de protection contre les surcharges et déconnecter si nécessaire.

🛕 Les servomoteurs peuvent egalement être alimentés par une source de DC 24 V.

Ne raccorder le commun qu'à une borne négative (-) des circuits de commande.

 \triangle Une résistance de 500 Ω (ZG-R01) assure la conversion du signal de commande de 4...20 mA à 2...10 V.

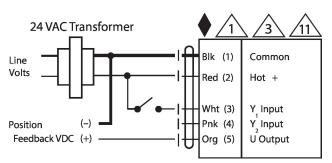
Le signal de commande peut être émis par impulsions soit à partir du vivant (impulsion positive) ou du commun (impulsion négative) d'un circuit de 24 V

En présence d'un triac à impulsion négative, le commun du servomoteur doit être connecté au vivant du régulateur. Le signal d'asservissement de position ne peut être utilisé en présence d'un contrôleur à triac à impulsion négative ; la référence du commun interne du servomoteur n'est pas compatible.

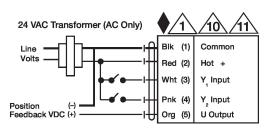
Les servomoteurs peuvent être raccordés en parallèle s'ils ne sont pas mécaniquement liés. Il faut respecter la puissance consommée et l'impédance d'entrée.

Diode IN4004 ou IN4007. (IN4007 fournie, numéro de référence Belimo 40155).

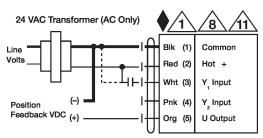




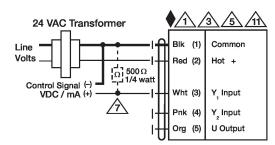
Tout ou rien



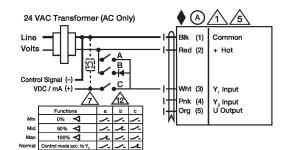
à 3 points



Commande PWM



VDC/mA Commande



Application de contrôle ...

Dimensions



- Ø 1/2" to 1.05" [12.7 to 26.67]
- 2/5" to 1.05" [10 to 26.67]

