

- Tensión nominal AC/DC 24 V
- Control Proporcional, Nube, con comunicación, Híbrido
- Conversión de la señal del sensor
- Ethernet 10/100 Mbit/s, TCP/IP, servidor web integrado.
- Comunicación vía BACnet IP, Modbus TCP y Cloud



5 años garantía


**Datos técnicos**

<b>Datos eléctricos</b>	Tensión nominal	AC/DC 24 V
	Frecuencia nominal	50/60 Hz
	Rango de tensión nominal	AC 19.2...28.8 V / DC 21.6...28.8 V
	Consumo de energía en funcionamiento	8.5 W
	Consumo energía en reposo	3 W
	Canales de publicación (PIM)	11 VA
	Dimensionamiento del transformador	8.5 VA (fuente de suministro eléctrico clase 2)
	Conexión de la alimentación / control	cable 3 ft. [1 m], 6 x 0.5 mm <sup>2</sup>
	Funcionamiento en paralelo	Si (tenga en cuenta los datos de funcionamiento)
	Conexión eléctrica	Cable para dispositivos de 18 GA, conector de conducto de 1/2" y clavija RJ45 (ethernet)
Protección de sobrecarga	electrónica giro completo 0...90°	
<b>Datos de funcionamiento</b>	Control mediante comunicación	Nube BACnet IP Modbus TCP
	Margen de trabajo Y	2...10 V
	Nota sobre el rango de operación Y	Híbridos mediante 2...10 V
	Impedancia de entrada	34 kΩ
	Margen de trabajo Y variable	0.5...10 V
	Precisión de posición	±5%
	Sentido del movimiento del motor	seleccionable según montaje en sentido horario/antihorario
	Sentido de movimiento de la función de seguridad	reversible con montaje en sentido horario/antihorario
	Palanca	Manivela hexagonal de 5 mm (Allen 3/16"), suministrada
	Ángulo de giro	90°
	Tiempo de giro (motor)	150 s / 90°
	Tiempo de giro del motor variable	70...220 s
	Tiempo de giro a prueba de fallos	<20 s
	Adaptación del rango de ajuste	Manual
	Nivel de ruido, motor	45 dB(A)
Nivel de ruido, función de protección a prueba de fallas	62 dB(A)	
Indicador de posición	Mecánico, enchufable	

<b>Datos de seguridad</b>	Clase de protección IEC/EN	III, voltaje extra bajo de seguridad (SELV)
	Grado de protección IEC/EN	IP54
	Degree of protection note	IP54 cuando se utiliza una tapa protectora o una arandela protectora para clavija RJ45
	Grado de protección NEMA/UL	NEMA 1
	Recinto	UL Enclosure Type 1
	CEM	CE según 2014/30/UE
	Listado de agencias	cULus según UL60730-1A/-2-14, CAN/CSA E60730-1:02, CE según 2014/30/EU y 2014/35/EU; listado según UL 2043 - apto para su uso en cámaras de aire según la sección 300.22(c) del NEC y la sección 602.2 del IMC
	Norma de Calidad	ISO 9001
	Modo de funcionamiento	Type 1
	Tensión de resistencia a los impulsos	0.8 kV
	Temperatura ambiente	-22...122°F [-30...50°C]
	Temperatura de almacenamiento	-40...176°F [-40...80°C]
	Humedad ambiente	Máx. 95% RH, sin condensación
	Nombre del edificio/Proyecto	sin mantenimiento
<b>Materiales</b>	Material de la carcasa	Acero galvanizado y carcasa de plástico

**Características del producto**

- Modo de funcionamiento** El actuador se controla desde la Nube, BACnet IP o Modbus TCP y se mueve hasta la posición definida por la señal de posicionamiento. Mediante las mismas interfaces, pueden escribirse y leerse varios puntos de datos.  
Modo híbrido:  
El actuador recibe su señal de control analógica desde el controlador de jerarquía superior y se mueve hasta la posición definida. Utilizando la Nube, BACnet IP o Modbus TCP, pueden leerse varios puntos de datos y pueden escribirse, con la excepción de la señal de control.
- Convertidor para sensores** Opción de conexión de dos sensores (sensor pasivo, sensor activo o contacto de conmutación). El actuador sirve como convertidor analógico/digital para la transmisión de la señal del sensor al sistema de jerarquía superior.
- Comunicación** La configuración puede llevarse a cabo por medio del servidor web integrado (conexión RJ45 al navegador web), o mediante comunicación o la Nube.  
Puede encontrar información adicional sobre el servidor web integrado en la documentación que se proporciona por separado.

**Conexión "Peer to Peer"**

<http://belimo.local:8080>

La computadora debe ajustarse a "DHCP".  
Asegúrese de que solo esté activa una conexión de red.

**Dirección IP estándar:**

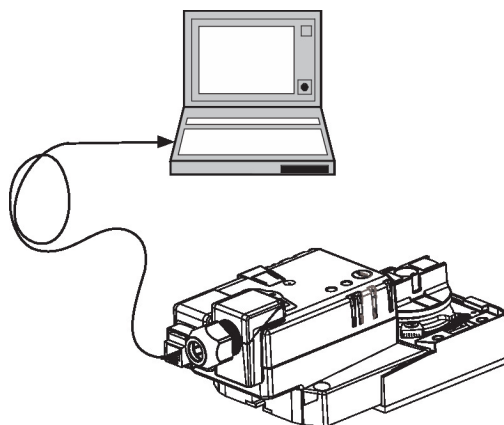
<http://192.168.0.10:8080>

Dirección IP estática

**Contraseña (solo lectura):**

Usuario: «guest»

Contraseña: «guest»



<b>Inversión de la señal de posicionamiento</b>	Esto puede invertirse en casos de control con señal de posicionamiento analógica. La inversión provoca una alteración del comportamiento normal, es decir, con una señal de posicionamiento del 0%, el actuador se abre al máx., y el actuador se cierra con una señal de posicionamiento del 100%.
<b>Montaje directo y sencillo</b>	Montaje directo y sencillo sobre el eje de compuerta mediante una abrazadera universal para vástago, proporcionada con una unidad antirrotación que evita que el actuador gire.
<b>Registro de datos</b>	Los datos registrados (registro de datos integrado durante 13 meses) pueden utilizarse para fines analíticos. Descargue los archivos en formato csv mediante el navegador web.
<b>Accionamiento manual</b>	Es posible el control manual con el botón (el engranaje se mantiene desbloqueado mientras se presiona el botón o permanece bloqueado).
<b>Ángulo de giro ajustable</b>	Ángulo de giro ajustable mediante topes finales mecánicos.
<b>Alta fiabilidad funcional</b>	El actuador se encuentra protegido contra sobrecargas, no necesita ningún interruptor limitador y se detiene automáticamente cuando alcanza el tope final.
<b>Posición de inicio</b>	La primera vez que se activa el voltaje de alimentación, por ejemplo, durante la puesta en marcha, el actuador lleva a cabo una adaptación que hace que el rango de operación y la retroalimentación de posición se ajusten al rango de ajuste mecánico. El actuador se mueve entonces a la posición definida por la señal de posicionamiento.
<b>Adaptación y sincronización</b>	Se puede activar una adaptación manual pulsando el botón "Adaptación". Durante la adaptación se detectan los dos topes finales mecánicos (rango de ajuste completo). El actuador se mueve entonces a la posición definida por la señal de posicionamiento.

**Accesorios**

<b>Accesorios eléctricos</b>	<b>Descripción</b>	<b>Tipo</b>
	Arandela para el módulo de conexión RJ, Multipack 50 uds.	Z-STRJ.1
	Cable de conexión 16 ft [5 m], A: RJ11 6/4 ZTH EU, B: 6 pines para conexión a toma de servicio	ZK1-GEN
<b>Herramientas de servicio</b>	<b>Descripción</b>	<b>Tipo</b>
	Herramienta de servicio, con función ZIP-USB, para actuadores Belimo parametrizables y con comunicación, controlador de cajas VAV y dispositivos para funcionamiento en HVAC	ZTH EU

**Instalacion electrica**

**Alimentación del transformador de aislamiento.**

Es posible la conexión en paralelo de otros actuadores. Respete los datos de desempeño.


**AC/DC 24 V**
**Colores de cables:**

- 1 = negro
- 2 = rojo
- 5 = naranja
- 10 = amarillo-negro
- 11 = amarillo-rosa
- 12 = amarillo-gris

**Esquema de conexionado**

Conexión de una computadora para la parametrización y el control manual mediante RJ45.

Conexión opcional mediante RJ45 (conexión directa de la computadora / conexión mediante Intranet o Internet) para acceder al servidor web integrado

**Funciones**

Los diagramas de conexión muestran conexiones para el primer sensor en el terminal S1, mientras que el segundo sensor puede conectarse de forma idéntica en el terminal S2.

Se permite el uso en paralelo de diferentes tipos de sensores.

Para el funcionamiento híbrido, se utiliza S1 para la señal de control Y y debe configurarse como un sensor activo.