

Servomoteur modulant sans sûreté intégrée personnalisable pour la commande des registres des solutions de CVCA commerciales.

- Force d'actionnement du moteur 450 N [100 lbf]
- Tension nominale AC 100...240 V
- Commande modulant
- Position feedback 2...10 V



garantie de 5 ans



## Caractéristiques techniques

<b>Données électriques</b>	Tension nominale	AC 100...240 V	
	Fréquence de tension nominale	50/60 Hz	
	Plage de tension nominale	AC 85...265 V	
	Consommation d'énergie en service	5 W	
	Consommation d'énergie en position d'arrêt	1.2 W	
	Dimensionnement du transformateur	7.5 VA	
	Connexion électrique	Câble 18 GA pour appareils ménagers, 1 m, 3 m or 5 m, avec connecteur de conduit de 13 mm (½ po), indice de protection NEMA 2 / IP54	
	Protection contre les surcharges	électronique sur la course au complet	
<b>Données fonctionnelles</b>	Force d'actionnement du moteur	450 N [100 lbf]	
	Plage de fonctionnement Y	2...10 V	
	Remarque relative à la plage de fonctionnement Y	4...20 mA avec ZG-R01 (résistance de 500 Ω, 1/4 W)	
	Impédance d'entrée	100 kΩ pour 2...10 V (0.1 mA), 500 Ω pour 4...20 mA	
	Signal d'asservissement de position U	2...10 V	
	Remarque relative au signal d'asservissement de position U	Max. 0.5 mA	
	Sens de déplacement du moteur à mouvement	réversible avec interrupteur	
	Surpassement manuel	bouton poussoir externe	
	Course	8" [200 mm]	
	Durée de course (moteur)	150 s / 100 mm	
Niveau sonore, moteur	35 dB(A)		
<b>Données de sécurité</b>	Bloc d'alimentation UL	Alimentation de classe 2	
	Indice de protection IEC/EN	IP54	
	Indice de protection NEMA/UL	NEMA 2	
	Boîtier de protection	Boîtier UL de type 2	
	Homologations	ULus selon UL60730-1A/-2-14, CAN/CSA E60730-1.02, CE selon 2014/30/UE et 2014/35/UE	
	Norme relative à la qualité	ISO 9001	
	UL 2043 Compliant	Convient pour une utilisation dans les pléniums d'air conformément à la section 300.22(C) du NEC et à la section 602 de l'IMC.	
	Humidité ambiante	95% max. humidité relative, sans condensation	
	Température ambiante	-30...50°C [-22...122°F]	
	Température de stockage	-40...80°C [-40...176°F]	
	Entretien	sans entretien	
	<b>Poids</b>	Poids	2.9 lb [1.3 kg]

**Matériaux** Matériau de boîtier UL94-5VA

**Notes explicatives** †Tension de choc nominale 800 V, Type d'action 1, Contrôle du degré de pollution 2.

### Caractéristiques du produit

**Utilisation** 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 fonctionne 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.  
Un signal de mise en position de 2 à 10 VCC est fourni pour l'indication de la position ou les applications maître-esclave.

**Fonctionnement** Le servomoteur n'est pas muni d'interrupteurs de fin de course et n'en nécessite aucun, mais il est muni d'une protection électronique contre les surcharges. La bande antirotation livrée avec le servomoteur empêchera le mouvement latéral.  
La série AHX120 fournit une course linéaire de 4 ou 8 po. La course de la crémaillère peut être réglée des deux côtés par incrément de 0.8 mm [20 po] au moyen des butées de fin de course mécaniques. La course de la crémaillère peut être réglée des deux côtés par incrément de 20 mm [0,8 po] au moyen des butées de fin de course mécaniques.  
Lorsqu'il atteint la position de fin de course du registre ou du servomoteur, le servomoteur s'arrête automatiquement. Les engrenages peuvent être débrayés manuellement avec un bouton situé sur le couvercle du servomoteur.  
Les servomoteurs AHX120-SR... utilisent un moteur à courant continu sans balai et sans capteurs, qui est commandé par un circuit intégré à application spécifique (ASIC). L'ASIC surveille et commande la rotation du servomoteur et fournit une fonction de détection de rotation numérique (DRS) pour éviter d'endommager le servomoteur en cas de calage. La consommation d'énergie est réduite en mode d'attente.

**Spécification typique** Les servomoteurs de registre à commande proportionnelle doivent être de type électronique, avec bras de course linéaire intégré. Les servomoteurs doivent fournir une commande en réponse à un signal de entrée de commande 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

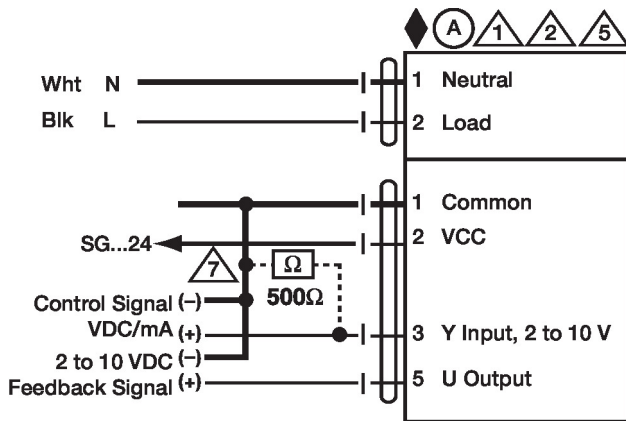
Accessoires électriques	Description	Type
		IRM-100
		PTA-250
	Positionneur pour montage mural	SGA24
	Résistance, Résistance 1/4" avec fils de raccord en tire-bouchon 6"	ZG-R01
	Ensemble de résistances, Diviseur de tension 50 %	ZG-R02
	Transformer, 120 V c.a. à 24 V c.a., 40 VA	ZG-X40
	Connecteur de conduit de câbles 1/2"	TF-CC US

**Accessoires mécaniques**
**Description**
**Type**

Rotule approprié pour levier du registre KH8 / KH10, Emballage multiple de 10 pièces.	KG10A
Rotule approprié pour levier du registre KH8, Emballage multiple de 10 pièces.	KG6
Rotule approprié pour levier du registre KH8, Emballage multiple de 10 pièces.	KG8
Tige-poussoir pour joint à rotule KG6 et KG8 (36" L, 5/16" diameter).	SH8
Support de rotation, pour servomoteur linéaire, pour compensation des forces transversales	Z-DS1
	Z-KSC
	ZG-119

**Installation électrique**

- (A)** Les servomoteurs dotés d'un câble d'alimentation sont numérotés.
- (1)** Installer un dispositif de protection contre les surcharges et déconnecter si nécessaire.
- (5)** Ne raccorder le commun qu'à une borne négative (-) des circuits de commande.
- (7)** Une résistance de 500 Ω (ZG-R01) assure la conversion du signal de commande de 4...20 mA à 2...10 V.
- (11)** 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.



2...10 V / 4...20 mA Commande AC 100...240 V

**Dimensions**
