

Servomoteur sans sûreté intégrée multifonction de base pour la commande des registres des solutions de CVCA commerciales.

- Couple du moteur 2 Nm [18 in-lb]
- Tension nominale AC/DC 24 V
- Commande modulant, communicant
- Position feedback 2...10 V



garantie de 5 ans



Caractéristiques techniques

Données électriques	Tension nominale	AC/DC 24 V
	Fréquence de tension nominale	50/60 Hz
	Plage de tension nominale	AC 19,2...28,8 V/DC 19,2...28,8 V
	Consommation d'énergie en service	1.5 W
	Consommation d'énergie en position d'arrêt	1 W
	Dimensionnement du transformateur	2 VA
	Connexion d'alimentation / de commande	câble 3 ft. [1 m], 4 x 0.34 mm ²
	Connexion électrique	Câble ignifuge 18 GA, 1 m
	Protection contre les surcharges	électronique sur toute la rotation
Communication par bus de données	Communicant	MP-Bus
Données fonctionnelles	Couple du moteur	2 Nm [18 in-lb]
	Diamètre tube	5" [DN 125]
	Plage de fonctionnement Y	2...10 V
	Impédance d'entrée	100 kΩ
	Modes de fonctionnement en option	modulant
	Signal d'asservissement de position U	2...10 V
	Remarque relative au signal d'asservissement de position U	Max. 0.5 mA
	Variante du signal d'asservissement de position VCC variable U	
	Surpassement manuel	débrayer avec l'aimant
	Durée de course (moteur)	70 s
	Niveau sonore, moteur	35 dB(A)
	Indication de la position	Mécanique, enfichable (à aimant intégré pour le débrayage de l'engrenage)
	Étanchéité à l'air	Classe 2 (DIN EN 1751)
Données de sécurité	Groupe de gestion des incendies	Lame de registre RF3 (CH)
	Classe de protection CEI/EN	III, Basse tension de protection (SELV)
	Bloc d'alimentation UL	Alimentation de classe 2
	Indice de protection IEC/EN	IP00
	Indice de protection NEMA/UL	NEMA 1
	Boîtier de protection	Boîtier UL de type 1
	CEM	CE conformément à la norme 2014/30/EC
	Certification CEI/EN	IEC/EN 60730-1 et IEC/EN 60730-2-14
	Homologations	cULus selon UL60730-1A/-2-14, CAN/CSA E60730-1:02, CE selon 2014/30/UE
	Norme relative à la qualité	ISO 9001

Données de sécurité	UL 2043 Compliant	Convient pour une utilisation dans les plénums d'air conformément à la section 300.22(C) du NEC et à la section 602 de l'IMC.
	Type d'action	Type 1
	Tension de choc nominale d'alimentation/de commande	0.8 kV
	Degré de pollution	2
	Humidité ambiante	95% max. humidité relative, sans condensation
	Température ambiante	32...122 °F [0...50°C]
	Température de stockage	-40...80°C [-40...176°F]
	Entretien	sans entretien
Poids	Poids	0.93 lb [0.42 kg]
	Matériaux	Matériau de boîtier

Notes de sécurité



- L'appareil ne doit pas être utilisé à des fins autres que celles spécifiées, surtout pas dans les avions ou dans tout autre moyen de transport aérien.
- Seuls les spécialistes agréés peuvent effectuer l'installation. Toutes les réglementations juridiques ou institutionnelles applicables doivent être respectées lors de l'installation.
- L'appareil ne doit être ouvert que dans les ateliers du fabricant. Il ne contient aucune pièce pouvant être remplacée ou réparée par l'utilisateur.
- Le câble électrique ne doit pas être débranché de l'appareil.
- L'appareil ne contient aucune pièce pouvant être remplacée ou réparée par l'utilisateur.

Caractéristiques du produit

Mode de fonctionnement	<p>Mode de commande classique :</p> <p>Le servomoteur est commandé par un signal de positionnement standard de 0...10 V et se déplace vers la position définie par le signal de positionnement. La tension de mesure U sert à l'affichage électrique de la position du servomoteur de 0.5...100 % ou comme signal de positionnement pour d'autres servomoteurs.</p> <p>Fonctionnement sur le bus :</p> <p>Le servomoteur reçoit son signal de positionnement numérique du régulateur de niveau supérieur par le bus MP et se déplace vers la position définie. Le raccordement en U sert d'interface de communication et ne fournit pas de tension de mesure analogique.</p>
Convertisseur pour capteurs	Option de connexion pour un capteur (actif ou contact de commutation). Le servomoteur MP sert de convertisseur analogique/numérique pour la transmission des signaux du capteur par le bus MP au système de niveau supérieur.
Servomoteurs paramétrables	Les réglages en usine des servomoteurs répondent à la plupart des utilisations courantes. Les paramètres individuels peuvent être modifiés grâce aux outils d'entretien Belimo MFT-P ou ZTH UE.
Utilisation	Débit volumétrique variable avec une variable de référence modulante, par exemple un régulateur de température ambiante, un système à commande numérique directe ou de bus, permet de ventiler des pièces ou des zones individuelles en fonction de la demande afin d'économiser l'énergie. L'entrée de la plage de fonctionnement V_{min} ... V_{max} peut être adaptée au régulateur de référence (commutation de mode).
Fixation directe simple	Le servomoteur est monté directement sur l'arbre du registre (\varnothing 6...12.7 mm) avec la bride universelle et ensuite fixé à l'aide de la barrette antirotation, l'empêchant ainsi de tourner.
Surpassement manuel	Le surpassement manuel avec aimant est possible (débrayage du train d'engrenages aussi longtemps que l'aimant reste collé à son symbole). L'aimant pour le débrayage de l'engrenage est intégré à l'indicateur de position.
Angle de rotation réglable	Angle de rotation réglable avec butées mécaniques.

Sécurité fonctionnelle élevée

Le servomoteur est protégé contre les surcharges, ne requiert pas d'interrupteur de fin de course et s'arrête automatiquement lorsque la butée de fin de course est atteinte.

Accessoires

Passerelles	Description	Type
	Passerelle MP à BACnet MS/TP	UK24BAC
	Passerelle MP vers Modbus RTU	UK24MOD
Outils	Description	Type
	Belimo PC-Tool, Logiciel de paramétrage et diagnostics	MFT-P
	Câble de connexion 5 m, A : RJ11 6/4 ZTH EU, B : extrémité de fil libre pour le raccordement au bornier MP/PP	ZK2-GEN
	Outil de paramétrage, avec fonction ZIP USB, pour servomoteurs Belimo paramétrables et communicants / régulateurs VAV et dispositifs performants CVCA	ZTH US

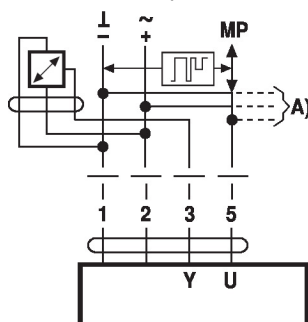
Installation électrique

Alimentation par transformateur d'isolement.

Il est possible de raccorder en parallèle d'autres servomoteurs. Il suffit de tenir compte des données de rendement.

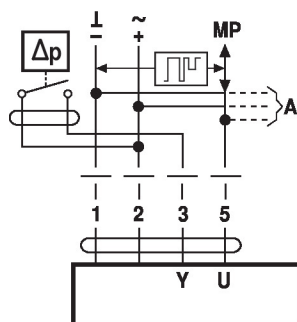
Schémas de câblage

Connexion des capteurs actifs



- A) Nœuds bus MP supplémentaires (max. 8)
- Alimentation AC/DC 24 V
 - Signal de sortie DC 0...10 V (max. DC 0...32 V)
 - Résolution 30 mV

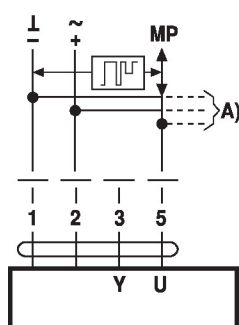
Connection of external switching contact



- A) Nœuds bus MP supplémentaires (max. 8)
- Courant de commutation 16 mA @ 24 V
 - Le début de la plage de fonctionnement doit être paramétré sur le servomoteur MP à ≥ 0.5 V

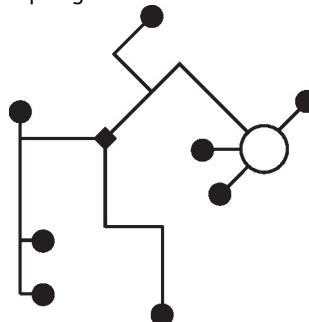
Fonctions
Fonctions lors d'une utilisation avec MP-Bus

Connexion du MP-Bus



- A) Nœuds bus MP supplémentaires (max. 8)

Topologie du réseau MP-Bus



- Il n'y a pas de restrictions pour la topologie du réseau (étoile, anneau, arbre ou formes mixtes admises).
Alimentation et communication par le même câble à 3 fils
- pas de blindage ou torsion nécessaire
 - pas de bornier ou résistance de terminaison requis

Entretien
Raccordement des outils

Le servomoteur peut être configuré par le ZTH EU, par l'intermédiaire du raccordement de borne.

Pour une configuration prolongée, le PC-Tool peut être connecté.

Dimensions

