

Servomoteur sans sûreté intégrée capable de fonctionner dans le nuage et communiquant pour le réglage des registres des solutions CVCA commerciales.

- Couple du moteur 5 Nm
- Tension nominale AC/DC 24 V
- Commande modulant, communicant, Hybride, Nuage
- Conversion des signaux du capteur
- Ethernet 10/100 Mbit/s, TCP/IP, serveur Web intégré
- Communication par BACnet® IP, Modbus TCP et le nuage



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 21.6...26.4 V
	Consommation d'énergie en service	3 W
	Consommation d'énergie en position d'arrêt	3 W
	Dimensionnement du transformateur	4.5 VA
	Connexion électrique	Câble d'appareil 18 GA, raccord de conduit de 13 mm [1/2"] et prise RJ45 (Ethernet)
	Protection contre les surcharges	électronique sur toute la rotation de 0...95°

Communication par bus de données	Communicant	Nuage BACnet IP Modbus TCP
	Nombre de nœuds	BACnet / Modbus voir description de l'interface

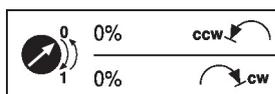
Données fonctionnelles	Couple du moteur	5 Nm
	Plage de fonctionnement Y	2...10 V
	Remarque relative à la plage de fonctionnement Y	Hybride via 2...10 V
	Plage de fonctionnement Y variable	0.5...10 V
	Précision de la position	±5%
	Sens de déplacement du moteur à mouvement	sélectionnable avec interrupteur 0/1
	Surpassement manuel	bouton poussoir externe
	Angle de rotation	95°
	Remarque relative à l'angle de rotation	réglable avec butée mécanique
	Durée de course (moteur)	150 s / 95°
	Durée de course réglable	70...220 s
	Adaptation de la plage de réglage	manuel
	Niveau sonore, moteur	35 dB(A)
	Entraînement de broche	Entraînement du registre : Bride d'entraînement universelle 6...20 mm

Données de sécurité	Classe de protection CEI/EN	III, Basse tension de protection (SELV)
	Bloc d'alimentation UL	Alimentation de classe 2
	Indice de protection IEC/EN	IP54
	Indice de protection NEMA/UL	NEMA 1
	Boîtier de protection	Boîtier UL de type 1
	CEM	CE conformément à la norme 2014/30/EC

Données de sécurité	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 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
	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
Poids	Poids	1.5 lb [0.68 kg]
Matériaux	Matériau de boîtier	UL94-5VA

Caractéristiques du produit

Convertisseur pour capteurs	Option de connexion pour deux capteurs (capteur passif, actif ou contact de commutation). Le servomoteur sert de convertisseur analogique/numérique pour la transmission du signal du capteur au système de niveau supérieur.
Communication	La configuration peut être effectuée par l'intermédiaire du serveur Web intégré (connexion RJ45 par un navigateur), par les protocoles de communication ou par l'entremise du Nuage. Pour plus d'informations sur le serveur Web intégré, consultez la documentation séparée.
Inversion du signal de commande	Le signal de positionnement peut être inversé si un signal analogique est utilisé. L'inversion provoque le renversement du comportement standard, c'est-à-dire que pour le signal de positionnement 0 %, le servomoteur est ouvert au maximum et pour le signal de positionnement 100 %, le servomoteur est fermé.
Fixation directe simple	Montage simple directement sur l'arbre du registre à l'aide de la bride universelle, fourni avec un dispositif antirotation pour empêcher le servomoteur de tourner.
Enregistrement des données	Les données enregistrées (enregistrement de données intégré pendant 13 mois) peuvent être utilisées à des fins d'analyse. Télécharger les fichiers csv par un navigateur Internet.
Surpassement manuel	Surpassement manuel possible avec bouton-poussoir (débrayage du train d'engrenages aussitôt longtemps que le bouton est enfoncé ou reste bloqué).
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.
Position initiale	Lors de la première mise sous tension, c'est-à-dire lors de la mise en service, le servomoteur effectue une adaptation, c'est-à-dire que la plage de fonctionnement et le signal d'asservissement de position s'ajustent à la plage de réglage mécanique. Le servomoteur se déplace par la suite en fonction du signal de positionnement.



Adaptation et synchronisation	Une adaptation peut être déclenchée manuellement en appuyant sur le bouton «Adaptation». Les deux butées mécaniques sont détectées lors de l'adaptation pour le réglage de la plage de travail mécanique. La plage de fonctionnement et la durée de fonctionnement des actionneurs sont adaptées à cette plage de fonctionnement.
--------------------------------------	---

Accessoires

Accessoires électriques	Description	Type
	Positionneur pour montage en façade d'armoire	SGF24
	Positionneur pour montage mural	SGA24
	Résistance, Résistance 1/4" avec fils de raccord en tire-bouchon 6"	ZG-R01
	Presse-étoupe (modèles NEMA 4)	43442-00001
	Connecteur de conduit de câbles 1/2"	TF-CC US
	Transformer, 120 V c.a. à 24 V c.a., 40 VA	ZG-X40
	Pile, 12 V, 1,2 Ah (deux requis)	NSV-BAT
	Pile de secours, pour modèles sans ressort de rappel	NSV24 US
	Potentiomètre d'asservissement 15 kΩ gris	P15000A-F GR
	Potentiomètre d'asservissement 10 kΩ enfichable, gris	P10000A GR
	Potentiomètre d'asservissement 5 kΩ enfichable, gris	P5000A GR
	Potentiomètre d'asservissement 2.8 kΩ enfichable, gris	P2800A GR
	Potentiomètre d'asservissement 1 kΩ enfichable, gris	P1000A GR
	Potentiomètre d'asservissement 500 Ω enfichable, gris	P500A GR
	Potentiomètre d'asservissement 140 Ω enfichable, gris	P140A GR
	Interrupteur auxiliaire, sans mercure	P475-1
	Interrupteur auxiliaire, sans mercure	P475
	Interrupteur auxiliaire 2 x SPDT module d'extension	S2A
	Interrupteur auxiliaire 1 x SPDT module d'extension	S1A
Accessoires mécaniques	Description	Type
	Bras de levier de registre Largeur fente 6,2 mm, plage de serrage ø10...18 mm	KH6
	Bras de levier de registre Largeur fente 8,2 mm, plage de serrage ø10...18 mm	KH8
	Bras de levier de registre Largeur fente 8,2 mm, plage de serrage ø14...25 mm	KH10
	Bras de levier de registre Largeur fente 8,2 mm, pour ø1.05"	KH12
	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
	Rotule approprié pour levier du registre KH8 / KH10, Emballage multiple de 10 pièces.	KG10A
	Tige-poussoir pour joint à rotule KG6 et KG8 (36" L, 5/16" diameter).	SH8
	Tige-poussoir pour rotule KG10A 36 po L, diamètre 3/8 po	SH10
		ZG-DC1
		ZG-DC2
	Boîtier extérieur 13x8x6" [330x203x152 mm] (LxWxH)	ZS-100
	Socle, pour ZS-100	ZS-101
	Boîtier extérieur 406 x 213 x 102 mm (L x l x H)	ZS-150
	Rallonge d'axe 240 mm ø20 mm pour axe de registre ø8...22,7 mm	AV8-25
		TF-P
	Support de fixation pour AF..	ZG-100
	Support de fixation	ZG-101
	Clé 8 et 10 mm	TOOL-06
	Adaptateur pour commutateur auxiliaire et potentiomètre d'avertissement	Z-SPA
		K-LM10
		K-LM12
		K-LM16
		K-LM20
		ZG-LMSA
		ZG-LMSA-1
	<p>Rallonge d'arbre pour arbres de 1/2" de diamètre (5" L).</p>	ZG-LMSA-1/2-5
	Rallonge d'axe 170 mm ø10 mm pour axe de registre ø6...16 mm	AV6-20
		ZG-SGF
Outils	Description	Type
	Simulateur de signaux, Alimentation 120 V c.a.	PS-100

Installation électrique

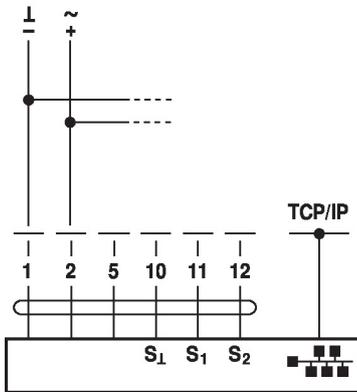


Alimentation par transformateur d'isolement.

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

Schémas de câblage

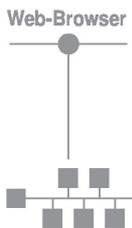
AC/DC 24 V



Couleurs des câbles :

- 1 = noir
- 2 = rouge
- 5 = orange
- 10 = jaune-noir
- 11 = jaune-rose
- 12 = jaune-gris

Connexion avec un ordinateur portable pour le paramétrage et la commande manuelle à l'aide du connecteur RJ45.



Connexion en option à l'aide du connecteur RJ45 (connexion directe à l'ordinateur portable / connexion par l'intranet ou Internet) pour accéder au serveur Web intégré

Fonctions



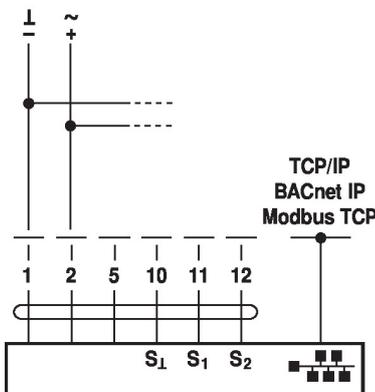
Le schéma de raccordement montre les connexions du premier capteur à la borne S1, le deuxième capteur peut être connecté de la même manière à la borne S2.

Il est possible d'utiliser en parallèle différents types de capteurs.

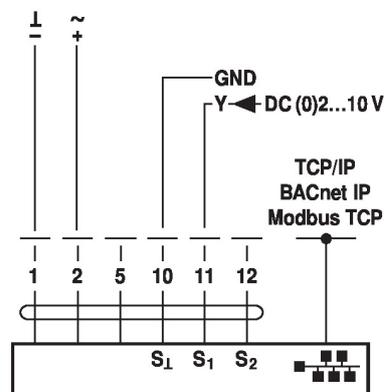
Pour le fonctionnement hybride, la borne S1 est utilisée pour le signal de positionnement Y et doit être configurée en tant que capteur actif.

Fonctions avec paramètres spécifiques (nécessite un paramétrage)

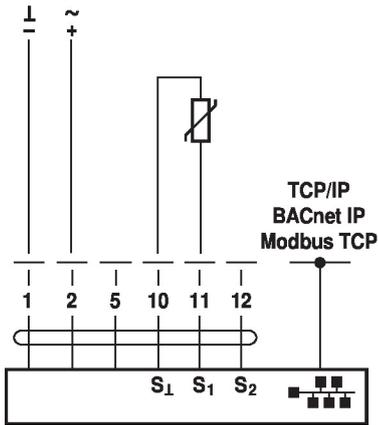
TCP/IP (nuage) / BACnet IP / Modbus TCP



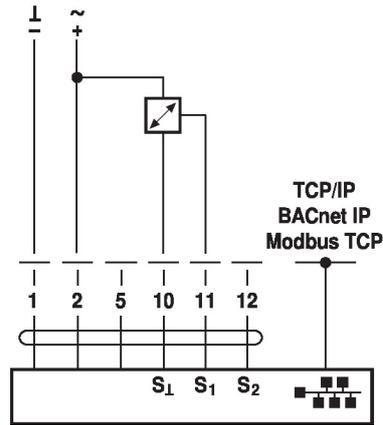
TCP/IP (nuage) / BACnet IP / Modbus TCP avec point de consigne analogique (fonctionnement hybride)



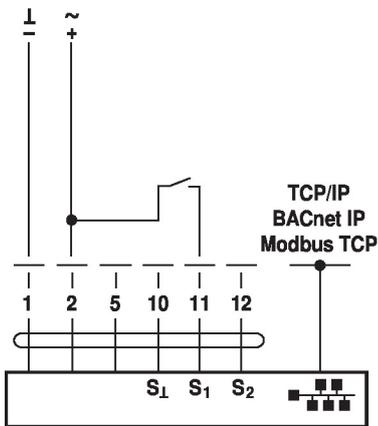
Connexion des capteurs passifs



Connexion des capteurs actifs



Connexion dotée d'un contact de commutation



Dimensions

- ∅ 1/4" to 3/4" [6 to 20]
- 5/16" to 3/4" [8 to 26]

