

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

- Couple du moteur 10 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...28,8 V
	Consommation d'énergie en service	4.5 W
	Consommation d'énergie en position d'arrêt	3 W
	Dimensionnement du transformateur	6 VA
	Fonctionnement en parallèle	Oui (tenir compte des données de rendement)
	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	10 Nm
	Plage de fonctionnement Y	2...10 V
	Remarque relative à la plage de fonctionnement Y	Hybride via 2...10 V
	Impédance d'entrée	34 kΩ
	Plage de fonctionnement Y variable	0.5...10 V
	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	
	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 / 90°
	Durée de course réglable	70...220 s
	Adaptation de la plage de réglage	manuel
	Niveau sonore, moteur	45 dB(A)
	Indication de la position	Mécanique, enfichable
	Données de sécurité	Classe de protection CEI/EN

Données de sécurité	Bloc d'alimentation UL	Alimentation de classe 2
	Indice de protection IEC/EN	IP54 IP54 lors de l'utilisation d'un capuchon de protection ou d'une bague de protection pour la prise RJ45
	Indice de protection NEMA/UL	NEMA 1
	Boîtier de protection	Boîtier UL de type 1
	CEM	CE conformément à la norme 2014/30/EC
	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
Matériaux	Matériau de boîtier	UL94-5VA

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.
- Application à l'extérieur : uniquement possible si l'eau (de mer), la neige, la glace, l'insolation ou les gaz agressifs n'interfèrent pas directement avec le servomoteur et si l'on s'assure que les conditions ambiantes restent à tout moment dans les limites indiquées dans la fiche technique.
- 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.
- Pour calculer le couple requis, il est important de respecter les spécifications fournies par les fabricants des registres concernant la section transversale, la conception, les conditions d'installation et les conditions de ventilation.
- L'appareil contient des composants électriques et électroniques et ne doit pas être jeté avec les ordures ménagères. Toutes les réglementations et exigences locales en vigueur doivent être respectées.

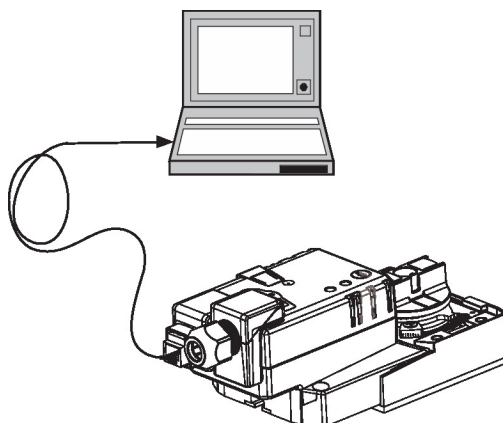
Caractéristiques du produit

Mode de fonctionnement	Le servomoteur est commandé par le nuage, BACnet IP ou Modbus TCP et se déplace jusqu'à la position définie par le signal de positionnement. Les différents points de données peuvent être écrits et lus par les mêmes interfaces. Mode hybride : Le servomoteur reçoit son signal de positionnement analogique du régulateur et se déplace jusqu'à la position définie. En utilisant le nuage, BACnet IP ou Modbus TCP, différents points de données peuvent être lus, à l'exception du signal de positionnement écrit.
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.

Connexion d'égal à égal
<http://belimo.local:8080>
 L'ordinateur doit être en mode DHCP.
 Assurez-vous qu'une seule connexion réseau est active.
Adresse IP standard :
<http://192.168.0.10:8080>
 Adresse IP statique
Mot de passe (lecture seule) :
 Nom d'utilisateur : « guest »
 Mot de passe : « guest »


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 de fin de course sont ainsi détectées lors de l'adaptation (plage de réglage complète).
Le servomoteur se déplace par la suite en fonction du signal de positionnement.

Accessoires
Accessoires électriques
Description
Type

Pile de secours, pour modèles sans ressort de rappel
 Pile, 12 V, 1,2 Ah (deux requis)

NSV24 US
 NSV-BAT

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
Rallonge d'axe 170 mm ø10 mm pour axe de registre ø6...16 mm	AV6-20
	K-AM25
Bride d'entraînement réservable, plage de serrage ø8...20 mm	K-NA
Support de fixation	ZG-109
Nécessaire d'accouplement	ZG-110
	ZG-120
	ZG-NMSA-1
	ZG-SGF
	ZG-JSA-1
	ZG-JSA-2
	ZG-JSA-3
Nécessaire de fixation de la tringlerie pour installation à plat	ZG-NMA
Nécessaire d'accouplement	ZG-JSL
Tringlerie de mise à niveau de la tige maîtresse des registres actionnés par servomoteurs rotatifs Belimo	
Boîtier antidéflagrant 16x10x6.435" [406x254x164 mm] (LxWxH), UL et CSA, Classe I, zones 1 et 2, groupes B, C, D, (NEMA 7), Classe III, emplacements dangereux (classés)	ZS-260
Boîtier extérieur 17-1/4x8-3/4x5-1/2" [438x222x140 mm] (LxWxH), NEMA 4X, avec supports de fixation	ZS-300
Boîtier extérieur 17-1/4x8-3/4x5-1/2" [438x222x140 mm] (LxWxH), NEMA 4X, avec supports de fixation	ZS-300-5
Rallonge d'axe 1/2"	ZS-300-C1
Rallonge d'axe 3/4"	ZS-300-C2
Rallonge d'axe 1"	ZS-300-C3
Bras de levier de servomoteur pour noix d'entraînement standard (unilatéral)	AH-25
Rallonge de socle pour NM..A à NM..	Z-NMA

Outils	Description	Type
	Simulateur de signaux, Alimentation 120 V c.a.	PS-100
	Câble de connexion 5 m, A : RJ11 6/4 ZTH EU, B : 6 broches pour la connexion à la prise de service	ZK1-GEN
	Câble de connexion 3 m, A : RJ11 6/4 ZTH EU, B : Weidmüller tripolaire et connexion électrique	ZK4-GEN
	Outil de paramétrage, avec fonction ZIP USB, pour servomoteurs Belimo paramétrables et communicants / régulateurs VAV et dispositifs performants CVCA	ZTH US

Installation électrique

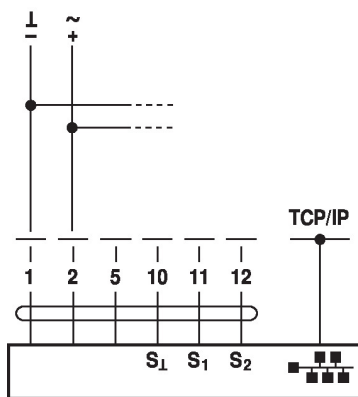


Alimentation par transformateur d'isolement.

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

Schémas de câblage

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



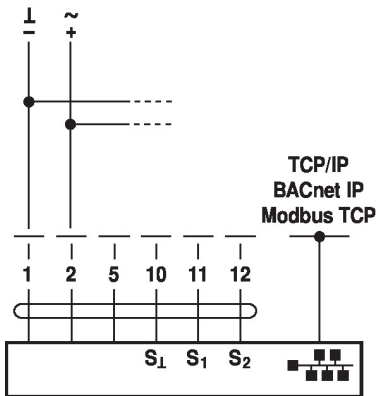
Le schéma de raccordement montre les connexions du premier capteur à la borne S1, le deuxième capteur peut être connecté de la même manière à la borne S2.

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

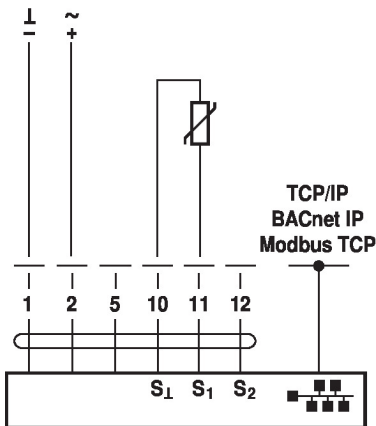
Pour le fonctionnement hybride, la borne S1 est utilisée pour le signal de positionnement Y et doit être configurée en tant que capteur actif.

Fonctions avec paramètres spécifiques (nécessite un paramétrage)

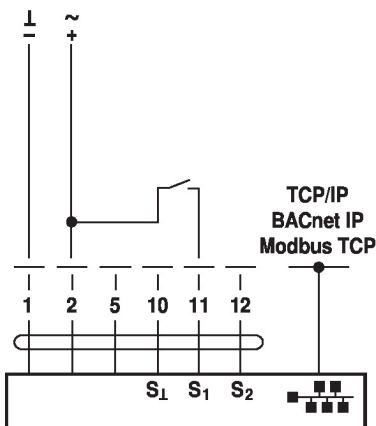
TCP/IP (nuage) / BACnet IP / Modbus TCP



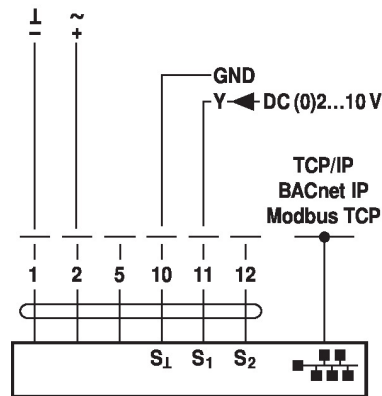
Connexion des capteurs passifs



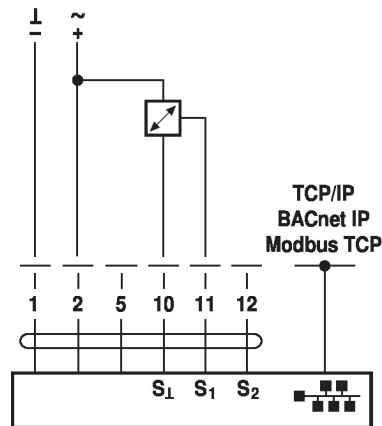
Connexion dotée d'un contact de commutation



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



Connexion des capteurs actifs



Dimensions

Ø 1/4" to 3/4" [6 to 20]

□ 5/16" to 3/4" [8 to 26]

