

Servomoteur de registre modulant servant au réglage des clapets dans des bâtiments techniques

- Pour clapets jusqu'à environ: 0.4 m<sup>2</sup>
- Couple du moteur 2 Nm
- Tension nominale AC/DC 24 V
- Commande Modulant 2...10 V
- Signal de recopie 2...10 V



### Caractéristiques techniques

<b>Valeurs électriques</b>	Tension nominale	AC/DC 24 V
	Fréquence nominale	50/60 Hz
	Plage de tension nominale	AC 19.2...28.8 V / DC 19.2...28.8 V
	Puissance consommée en service	1 W
	Puissance consommée à l'arrêt	0.5 W
	Puissance consommée pour dimensionnement des câbles	1.5 VA
	Raccordement d'alimentation / de commande	Câble 1 m, 4x 0.75 mm <sup>2</sup>
	Fonctionnement parallèle	Oui (tenir compte des données de performance)
<b>Données fonctionnelles</b>	Couple du moteur	2 Nm
	Plage de service Y	2...10 V
	Impédance d'entrée	100 kΩ
	Signal de recopie U	2...10 V
	Info. sur le signal de recopie U	Max. 1 mA
	Précision de la position	±5%
	Sens de déplacement du moteur à mouvement	rotation horaire
	Note relative au sens de déplacement	Y = 0 V : butée droite, position 0
	Commande manuelle	avec aimant
	Angle de rotation	0...287.5°
	Note relative à l'angle de rotation	fixe ou 0... 287,5 avec deux clips de butée montés sur le servomoteur, réglables par paliers de 2,5 315 avec un clip pour butée monté sur le servomoteur Max. 360°, limité au moyen de deux butées mécaniques sur l'application
	Temps de course	75 s / 90°
	Plage de réglage d'adaptation	Manuel avec aimant (automatique lors de la première mise sous tension)
	Niveau sonore, moteur	35 dB(A)
Mechanical interface	Entraînement du clapet: Noix d'entraînement universelle 6...12.7 mm	
Indication de la position	Mécanique, enfichable (avec aimant intégré pour le débrayage du servomoteur)	
<b>Données de sécurité</b>	Classe de protection CEI/EN	III, Basse Tension de sécurité (SELV)
	Bloc d'alimentation UL	Class 2 Supply
	Indice de protection IEC/EN	IP54
	Indice de protection NEMA/UL	NEMA 2
	Enclosure	Boîtier UL de type 2

**Caractéristiques techniques**

<b>Données de sécurité</b>	CEM	CE according to 2014/30/EU
	Certification CEI/EN	IEC/EN 60730-1 et IEC/EN 60730-2-14
	Test d'hygiène	Conformément à la norme VDI 6022 Partie 1/ SWKI VA 104-01, nettovable et désinfectable, faibles émissions
	Type d'action	Type 1
	Tension d'impulsion assignée d'alimentation/ de commande	0.8 kV
	Degré de pollution	3
	Humidité ambiante	Max. 95% RH, sans condensation
	Température ambiante	-30...50°C [-22...122°F]
	Température d'entreposage	-40...80°C [-40...176°F]
	Entretien	sans entretien
<b>Poids</b>	Poids	0.29 kg

**Consignes de sécurité**


- Cet appareil a été conçu pour une utilisation dans les systèmes fixes de chauffage, de ventilation et de climatisation. Par conséquent, elle ne doit pas être utilisée à des fins autres que celles spécifiées, en particulier dans les avions ou dans tout autre moyen de transport aérien.
- Application extérieure : possible uniquement lorsqu'aucun(e) eau (de mer), neige, glace, gaz d'isolation ou agressif n'interfère directement avec le dispositif et lorsque les conditions ambiantes restent en permanence dans les seuils, conformément à la fiche technique.
- L'installation est effectuée uniquement par des spécialistes agréés. La réglementation juridique et institutionnelle en vigueur doit être respectée lors de l'installation.
- Les butées mécaniques destinées à la limitation d'angle de rotation doivent uniquement être retirées à des fins de réglage. Elles doivent toujours être montées pendant le fonctionnement.
- Il est uniquement possible d'ouvrir l'appareil sur le site du fabricant. Il ne contient aucune pièce pouvant être remplacée ou réparée par l'utilisateur.
- Le câble électrique ne doit pas être démonté.
- Pour calculer le couple requis, tenir compte des spécifications fournies par les fabricants de registres concernant la section transversale, la conception, les conditions d'installation et de ventilation.
- L'appareil contient des composants électriques et électroniques, par conséquent, ne doit pas être jeté avec les ordures ménagères. La législation et les exigences en vigueur dans le pays concerné doivent absolument être respectées.

**Caractéristiques du produit**

- Mode de fonctionnement** Le servomoteur est actionné à l'aide d'un signal de commande standard de 0...10 V et se positionne en fonction du signal de commande. La mesure de tension U est utilisée pour l'affichage électrique de la position du registre 0...100 % et comme signal de commande pour d'autres servomoteurs.
- Montage simple** Le servomoteur est directement monté sur l'axe de registre (ø6...12.7 mm) avec une noix d'entraînement universelle et ensuite fixé à l'aide de la barrette anti-rotation, l'empêchant ainsi de tourner.  
La barrette anti-rotation Z-ARCM est incluse dans le contenu de livraison.

**Caractéristiques du produit**

<b>Poignées</b>	<p>La commande manuelle avec aimant est possible (le débrayage est débrayé aussi longtemps que l'aimant reste collé à son symbole). L'aimant pour le débrayage du servomoteur est intégré dans l'indicateur de position.</p> <p>Après une commande manuelle, il est impératif de déclencher une adaptation par aimant à l'emplacement prévu à cet effet.</p>
<b>Angle de rotation réglable</b>	Angle de rotation réglable avec butées mécaniques.
<b>Sécurité de fonctionnement élevée</b>	Le servomoteur est protégé contre les surcharges, ne requiert pas de contact de fin de course et s'arrête automatiquement en butée.
<b>Position de départ</b>	<p>Lors de la première activation de la tension d'alimentation, c.-à-d. lors de la mise en service, le servomoteur effectue une adaptation, c'est-à-dire que la plage de travail et le signal de recopie s'ajustent à la plage de réglage mécanique.</p> <p>Le servomoteur se positionne par la suite en fonction du signal de commande.</p>
<b>Adaptation et synchronisation</b>	<p>Une adaptation peut être déclenchée manuellement grâce à l'utilisation d'un aimant à l'emplacement prévu à cet effet.</p> <p>Le servomoteur se positionne par la suite en fonction du signal de commande.</p>
<b>Synchronisation masquée</b>	<p>Si le servomoteur se déplace jusqu'en butée de fin de course inférieure, il effectue une synchronisation du signal de commande à DC 2 V. Ce processus permet de s'assurer que la plage de signaux correspond également à la gamme fonctionnelle effective de l'opération en cours. La butée de fin de course inférieure est approchée une fois le signal de commande &lt; DC 2.1 V. Le servomoteur passe à la position nouvellement spécifiée une fois le signal de commande à nouveau &gt; DC 2.3 V.</p>

**Accessoires**

Accessoires mécaniques	Description	Références
	Barrette anti-rotation, Emballage multiple 20 pièces	Z-ARCM
	Aimant de débrayage du servomoteur, Emballage multiple 20 pièces	Z-MA
	Indicateur de position, Emballage multiple 20 pièces	Z-PICM
	Clip pour butée, Emballage multiple 20 pièces	Z-ESCM
	Rallonge d'axe 170 mm ø10 mm pour axe de registre ø6...16 mm	AV6-20

**Installation électrique**

**Alimentation par transformateur d'isolement de sécurité.**

Un raccordement simultané d'autres servomoteurs est possible. Tenir compte des données de performance.

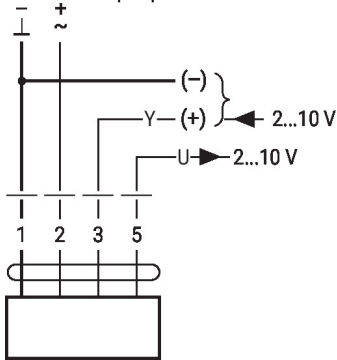
**Couleurs de fil:**

- 1 = noir
- 2 = rouge
- 3 = blanc
- 5 = orange

### Installation électrique

#### Schémas de raccordement

AC/DC 24 V, proportionnel

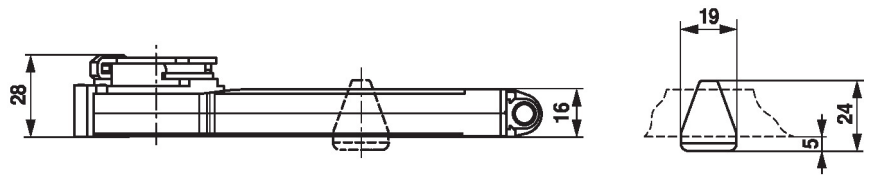


1	2	3	
		2 V	
		10 V	

### Dimensions

#### Longueur d'axe

	Min. 32



#### Plage de fixation

6...12.7	6 / 8 / 10	6...12.7

