EF24A-MF



Servomoteur rotatif paramétrable avec fonction de sécurité servant au réglage des registres dans des services techniques du bâtiment

- Pour clapets jusqu'a environ: 6 m²
- Couple du moteur 30 Nm
- Tension nominale AC/DC 24 V
- Commande Modulant 2...10 V variable
- Signal de recopie 2...10 V variable



Caractéristiques techniques

				_	
Val	ei ir	s él	ect	riaı	IAS

Tension nominale	AC/DC 24 V
Fréquence nominale	50/60 Hz
Plage de tension nominale	AC 19.228.8 V / DC 21.628.8 V
Puissance consommée en service	9.5 W
Puissance consommée à l'arrêt	4.5 W
Puissance consommée pour dimensionnement des câbles	16 VA
Racc. d'alim. / commande	Câble 1 m, 4x 0.75 mm² (sans halogène)
Fonctionnement parallèle	Oui (tenir compte des données de performance)

Données fonctionnelles

Racc. u allili. / collillallue	Cable 1 III, 4x 0.75 IIIII (Salis Ilaiogelle)			
Fonctionnement parallèle	Oui (tenir compte des données de			
	performance)			
Couple du motour	30 Nm			
Couple du moteur				
Couple de fonction de sécurité électrique	30 Nm			
Plage de service Y	210 V			
Impédance d'entrée	100 kΩ			
Plage de service Y variable	Début 0.530 V			
	Fin 2.532 V			
Modes de fonctionnement en option	Tout-ou-rien			
	3 points (uniquement AC)			
	Proportionnel (DC 0 32V)			
Signal de recopie U	210 V			
Info. sur le signal de recopie U	Max. 0.5 mA			
Signal de recopie U variable	Début 0.58 V			
	Fin 2.510 V			
Précision de la position	±5%			
Sens de déplacement du moteur à	sélectionnable à l'aide du commutateur G / D			
mouvement				
Sens de déplacement réglable	Sélectionnable à travers l'attribution de			
	contact			
Sens de déplacement de la fonction de	sélectionnable grâce au montage G / D			
sécurité électrique				
Commande manuelle	au moyen de la clé de manœuvre et du			
	commutateur de verrouillage			
Angle de rotation	Max. 95°			
Note relative à l'angle de rotation	réglable en commençant à 33% par degré de			
	5% (avec butée mécanique)			
Temps de course	150 s / 90°			
Temps de course réglable	60150 s			
Temps de course fonction de sécurité	<20 s @ -2050°C / <60 s @ -30°C			
· ·				



Caractéristiques techniques

_	,	•			
Donr	ነውውና	t∩n	CTIC	nne	ᇣᅂ

Niveau sonore, moteur	45 dB(A)
Niveau de puissance sonore, avec fonction de sécurité	71 dB(A)
Plage de réglage d'adaptation	manuel
Variable de plage de réglage d'adaptation	Aucune action Adaptation lors de la mise sous tension Adaptation après avoir utilisé la manivelle à main
Commande forcée	MAX (position maximale) = 100% MIN (position minimale) = 0% ZS (position intermédiaire, AC uniquement) = 50%
Commande forcée réglable	MAX = (MIN + 32%)100% MIN = 0%(MAX - 32%) ZS = MINMAX
Mechanical interface	Entraînement du clapet: Noix d'entraînement universelle 1226.7 mm
Indication de la position	Mécaniques
Durée de vie	Min. 60 000 positions de sécurité with piggy-back applications min. 30'000 fail- safe positions
Classe de protection CEI/EN	III, Basse Tension de sécurité (SELV)
To die als most setting TEC/ENI	IDE 4

Données de sécurité

Classe de protection CEI/EN	III, Basse Tension de sécurité (SELV)		
Indice de protection IEC/EN	IP54		
CEM	CE according to 2014/30/EU		
Certification CEI/EN	IEC/EN 60730-1 et IEC/EN 60730-2-14		
Type d'action	Type 1.AA		
Tension d'impulsion assignée d'alimentation/ de commande	0.8 kV		
Degré de pollution	3		
Humidité ambiante	Max. 95% RH, sans condensation		
Température ambiante	-3050°C [-22122°F]		
Température d'entreposage	-4080°C [-40176°F]		
Entretien	sans entretien		
Poids	4.5 ka		



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. Toutes réglementations légales ou institutionnelles relatives au montage doivent être observées durant l'installation.
- 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, on prendra en compte les spécifications fournies par les fabricants de registres concernant la section transversale et la conception ainsi que la situation d'installation et les conditions 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

Fonctionnement selon

Le servomoteur amène le clapet jusqu'à sa position d'exploitation en tendant simultanément le ressort de rappel. Le clapet est retourné vers la position de sécurité par l'énergie du ressort lorsque la tension d'alimentation est interrompue.

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.

Servomoteurs paramétrables

Les paramètres usine répondent à la plupart des applications courantes. Les paramètres individuels peuvent être modifiés grâce au ZTH EU ou à Belimo Assistant 2.

Montage simple

Montage simple et direct sur l'axe de registre avec une noix d'entraînement universelle, fournie avec un dispositif anti-rotation pour empêcher au servomoteur de tourner.

Stabilisateur d'axe

La noix d'entraînement du servomoteur à ressort de rappel est équipée en usine d'un stabilisateur d'axe pour la combinaison registre, axe de registre et servomoteur.

Elle est constituée de deux bagues de support en matière plastique qui ne doivent être ni partiellement ni complètement retirées, compte tenu des situations d'installation et du diamètre d'axe.

Poignées

Grâce à la clé de manœuvre, il est possible d'activer le clapet manuellement et l'enclencher à l'aide du commutateur de verrouillage à une position quelconque. Le déverrouillage est effectué manuellement ou automatiquement par l'application de la tension de fonctionnement.

Angle de rotation réglable

Angle de rotation réglable avec butées mécaniques.

Sécurité de fonctionnement élevée

Le servomoteur est protégé contre les surcharges, ne requiert pas de contact de fin de course et s'arrête automatiquement en butée.

Position de départ

Lors de la première mise sous tension, c'est-à-dire lors de la mise en service, le servomoteur effectue une synchronisation. La synchronisation est à la position de départ (0%).

Le servomoteur se positionne par la suite en fonction du signal de commande.



Caractéristiques du produit

Adaptation et synchronisation

Une adaptation peut être déclenchée manuellement par une pression sur le bouton « Adaptation » ou avec le PC-Tool. Les deux butées de fin de course sont ainsi détectées lors de l'adaptation (plage de réglage complète). Une adaptation est automatiquement programmée après avoir actionné le servomoteur avec une poignée. La synchronisation est à la position de départ (0%).

Le servomoteur se positionne par la suite en fonction du signal de commande.

Vous pouvez mettre en place une plage de paramètres à l'aide de Belimo Assistant 2.

Accessoires

Outils	Description	Références
	Boîtier de paramétrages, avec fonction ZIP USB, pour servomoteurs Belimo paramétrables et communicants, régulateur VAV et dispositifs performants HVAC	ZTH EU
	Outil de réglage pour la configuration avec et sans fil, fonctionnement sur site et dépannage.	Belimo Assistant 2
	Adaptateur pour outil de réglage ZTH	MFT-C
	Câble de raccordement 5 m, A: RJ11 6/4 ZTH EU, B : prise de service 6 pôles pour appareil Belimo	ZK1-GEN
	Câble de raccordement 5 m, A: RJ11 6/4 ZTH EU, B : extrémité de fil libre pour le raccordement au bornier MP/PP	ZK2-GEN
Accessoires électriques	Description	Références
	Convertisseur de signal tension/courant 100 k Ω 420 mA, alimentation AC/DC 24 V	Z-UIC
	Positionneur pour montage mural	SGA24
	Positionneur pour montage encastré	SGE24
	Positionneur pour montage en façade d'armoire	SGF24
	Positionneur pour montage mural	CRP24-B1
Accessoires mécaniques	Description	Références
	Indicateur de position	IND-EFB
	Noix d'entraînement réservible, plage de serrage ø1226,7 mm	K9-2
	Levier de registre Largeur fente 8,2 mm, plage de serrage ø1425 mm	KH10
	Levier de servomoteur Largeur fente 8,2 mm	KH-EFB
	Kits de montage (à plat / sur le coté) Montage à plat ou sur le coté	
	Mécanisme anti-rotation 230 mm, Emballage multiple 20 pièces	Z-ARS230
	Clé de manœuvre 63 mm	ZKN2-B

Installation électrique



Alimentation par transformateur d'isolement de sécurité.

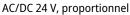
Un raccordement simultané d'autres servomoteurs est possible. Tenir compte des données de performance.

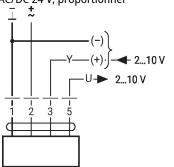
Couleurs de fil:

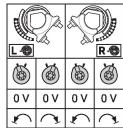
- 1 = noir
- 2 = rouge
- 3 = blanc
- 5 = orange



Installation électrique







Fonctionnement parallèle

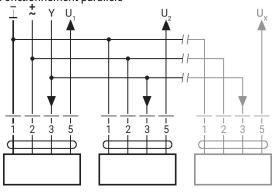
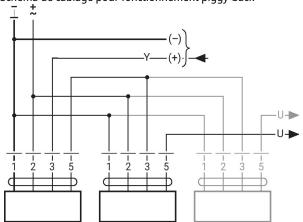


Schéma de câblage pour fonctionnement piggy-back



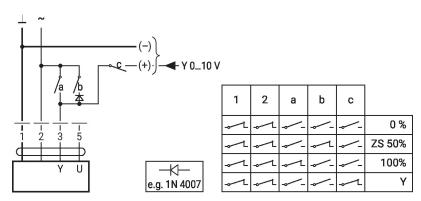
- 8 servomoteurs maximum peuvent être raccordés en parallèle
- Le fonctionnement parallèle est permis uniquement sur les axes non raccordés
- Assurez-vous de vérifier les données de performance en fonctionnement parallèle
- 2 servomoteurs max. en fonctionnement primaire/ secondaire
- Le fonctionnement parallèle est permis uniquement sur les axes non raccordés.
- La programmation du servomoteur primaire est adoptée par le servomoteur secondaire.



Autres installations électriques

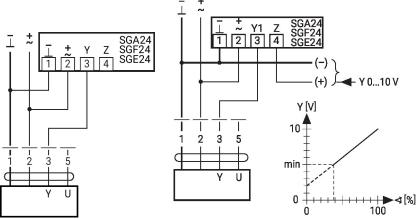
Câblage avec valeurs basiques (fonctionnement classique)

Commande forcée avec contacts relais AC 24 V

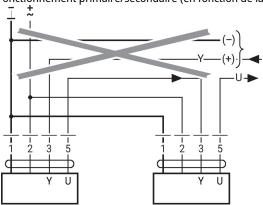


Commande à distance 0...100% avec positionneur SG.

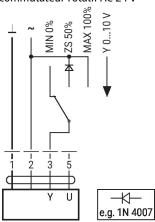
 $Limitation\ minimale\ avec\ position neur\ SG.$



Fonctionnement primaire/secondaire (en fonction de la position)



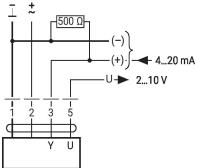
Commande forcée avec commutateur rotatif AC 24 V





Câblage avec valeurs basiques (fonctionnement classique)

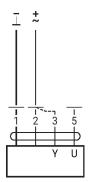
Commande avec 4 - 20 mA via résistance externe



Valeurs fonctionnelles

Mise en garde:

La plage de fonctionnement doit être comprise entre DC 2...10 V. La résistance de $500~\Omega$ convertit le signal de courant de 4...20~mA en signal de tension de 2...10~V DC.

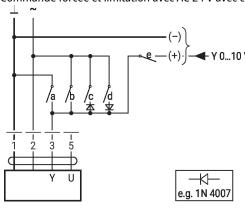


Procédure

- 1. Raccordez l'alimentation 24 V à 1 et 2
- 2. Débranchez le raccordement 3
- Avec un sens de rotation sur 0 : le servomoteur tourne vers la gauche
- Avec un sens de rotation 1 : le servomoteur tourne vers la droite
- 3. Court-circuitez les raccordements 2 et 3 :
- Le servomoteur tourne dans le sens opposé

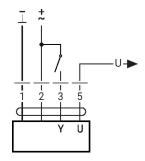
Fonctions avec paramètres spécifiques (nécessite un paramétrage)

Commande forcée et limitation avec AC 24 V avec contacts de relais



٧								
٧	1	2	а	b	С	d	е	
	⊸~L	→L	⊸L.	⊸ _	→ -	~	~	Close
	⊸\L	⊸~L	-o^-	→	\ \	⊸	⊸ _	MIN
	Å L	√L	- - -	\ -	√L	→ -	\ -	ZS
	₹	√L	- - -	↓	\ \	→ -	\ -	MAX
	~~~	√L	- <del>-</del>	<b>-</b>	\ \	₩.	<b>→</b>	Open
	⊸^L	~L	<u>-</u>	<b>→</b> _	<del>-</del>	<b>⊸</b>	→\L	Υ



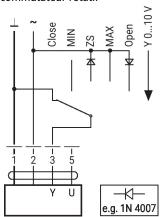




### Autres installations électriques

### Fonctions avec paramètres spécifiques (nécessite un paramétrage)

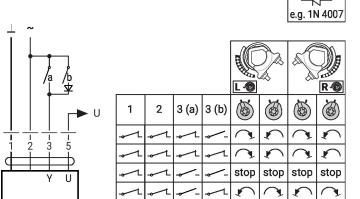
Commande forcée et limitation avec alimentation AC 24 V par un commutateur rotatif



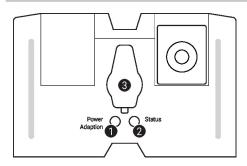
#### Attention:

la fonction « Fermer » n'est possible que si le début de la plage de travail est fixé à 0,5 V min.

Commande 3 points avec AC 24 V



### Éléments d'affichage et de commande



# Clavier à membrane et affichage LED en vert

Off: pas d'alimentation ni panne

On: en fonctionnement

Pression sur le déclenche l'adaptation de l'angle de rotation, suivi du mode standard

bouton:

### Clavier à membrane et affichage LED en jaune

Off: mode standard

On: Processus d'adaptation ou de synchronisation actif

Pression sur le bouton : Aucune fonction

### 3 Prise de service

Pour connecter les outils de configuration et de service

## Contrôler le raccordement électrique

1 Off et 2 On Erreur de câblage possible dans l'alimentation électrique



#### Notes d'installation



Le stabilisateur d'axe doit néanmoins être utilisé avec l'installation du dispositif anti-rotation du côté opposé de la noix d'entraînement pour un diamètre d'axe < 20 mm.

### Stabilisateur d'axe axe long

En cas d'installation d'un axe long, l'utilisation du stabilisateur d'axe d'un diamètre d'axe

- 12...20 mm est nécessaire
- 21...26.7 mm n'est pas nécessaire et peut être retiré

#### Stabilisateur d'axe axe court

En cas d'installation d'axe court, l'utilisation d'un stabilisateur d'axe est facultative. Il peut être retiré ou – si la longueur d'axe le permet – maintenu sur la noix d'entraînement.

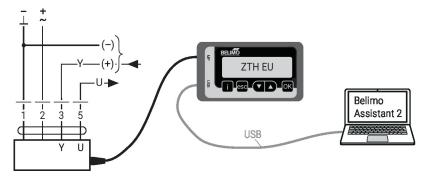
### Service

#### Raccordement avec fil

L'appareil peut être paramétré par le ZTH EU via la fiche de service.

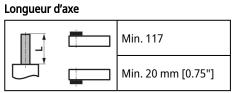
Pour un paramétrage prolongé, Belimo Assistant 2 peut être raccordé.

Connection ZTH EU / Belimo Assistant 2



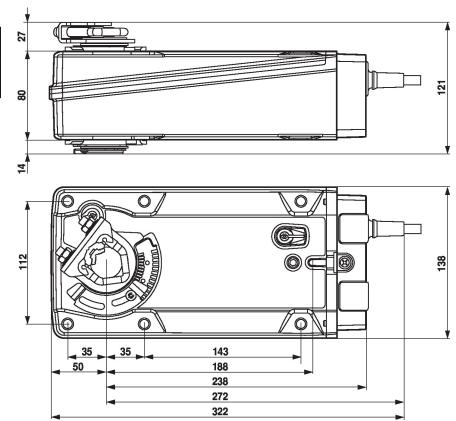






# Plage de fixation





# Documentation complémentaire

• Guide rapide – Belimo Assistant 2