MP/2/BUS



Servomoteur rotatif communicant avec fonction de sécurité pour vannes à boisseau sphérique

- Couple du moteur 10 Nm
- Tension nominale AC/DC 24 V
- Commande Modulant, Communication 2...10 V variable
- Signal de recopie 2...10 V variable
- Communication via MP-Bus Belimo
- Conversion signaux capteur
- Hors alimentation, vanne fermée (NC)



Picture may differ from product

| | Picture may differ from product | | | |
|---------------------------------|---|---|--|--|
| Caractéristiques techniques | | | | |
| Valeurs électriques | 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 | 7 W | | |
| | Puissance consommée à l'arrêt | 3.5 W | | |
| | Puissance consommée pour | 9.5 VA | | |
| | dimensionnement des câbles | | | |
| | Racc. d'alim. / commande | Câble 1 m, 4x 0.75 mm² | | |
| | Fonctionnement parallèle | Oui (tenir compte des données de performance) | | |
| Bus de communication de données | Produits communicants | MP-Bus | | |
| | Nombre de nœuds | MP-Bus max. 8 | | |
| Données fonctionnelles | Couple du moteur | 10 Nm | | |
| | Couple de fonction de sécurité électrique | 10 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 | | |
| | 3 | Fin 2.510 V | | |
| | Précision de la position | ±5% | | |
| | Sens de déplacement du moteur à mouvement | Y = 0 (0 V = A – AB = 0%) | | |
| | Sens de déplacement de la fonction de sécurité électrique | NC hors alimentation, vanne fermée (A – AB = 0%) | | |
| | Note relative au sens de déplacement | Pour vannes avec passage en L (A – AB = 100 %) | | |
| | Commande manuelle | au moyen de la clé de manœuvre et du commutateur de verrouillage | | |

90 s / 90°

40...150 s

Temps de course

Temps de course réglable



| Caractéristiques techniques | | |
|-----------------------------|---|---|
| Données fonctionnelles | Temps de course fonction de sécurité | <20 s @ -2050°C / <60 s @ -30°C |
| | Niveau sonore, moteur | 45 dB(A) |
| | Plage de réglage d'adaptation | Manuel (automatique lors de la première mise sous tension) |
| | 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 + 33%)100% MIN = 0%(MAX - 33%) ZS = MINMAX |
| | Indication de la position | Mécaniques |
| | Durée de vie | Min. 60 000 positions de sécurité |
| Données de sécurité | 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 |
| | Boîtier | UL Enclosure Type 2 |
| | CEM | CE according to 2014/30/EU |
| | Certification CEI/EN | IEC/EN 60730-1 et IEC/EN 60730-2-14 |
| | UL Approval | cULus selon UL 60730-1A, UL 60730-2-14 et CAN/CSA E60730-1.02 Le marquage UL sur le servomoteur dépend du site de production, le dispositif est conforme UL dans tous les cas |
| | Type d'action | Type 1.AA |
| | Tension d'impulsion assignée d'alimentation/ de commande | |
| | 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 |
| | | |

2.0 kg

Poids

Poids

NRF24A-M



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.
- 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

Mode de commande classique:

Le servomoteur est relié à un signal de commande standard de 0...10 V. Le servomoteur amène le clapet jusqu'à sa position d'exploitation en tendant simultanément le ressort de rappel. Par l'interruption de la tension d'alimentation, le vanne est ramené en position de sécurité par l'énergie du ressort.

Fonctionnement sur bus:

Le servomoteur reçoit la commande de positionnement du régulateur, via MP-Bus, et bouge jusqu'à atteindre la position définie. La sortie U sert d'interface de communication et ne fournit pas de mesure de tension analogique.

Convertisseur pour capteurs

Le servomoteur dispose d'une entrée capteur (passive, active ou commutateur). Le servomoteur de la gamme MP sert de convertisseur analogique/numérique pour la transmission des signaux du capteur via MP-Bus au système de niveau supérieur.

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 la vanne à boisseau sphérique à l'aide d'une seule vis. La position de montage par rapport à la vanne à boisseau sphérique peut être choisie par paliers de 90°.

Poignées

Grâce à la clé de manœuvre, il est possible d'activer la vanne 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 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.

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

Réglage d'usine :Y2 (rotation antihoraire).



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%).

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 | ZTH EU | |
| | Belimo paramétrables et communicants, régulateur VAV et dispositifs performants HVAC | | |
| | Boîtier de paramétrage 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 | |
| | Alimentation MP-Bus pour servomoteurs MP | ZN230-24MP | |
| Passerelles | Description | Références | |
| | Passerelle MP vers BACnet MS/TP | UK24BAC | |
| | Passerelle MP vers Modbus RTU | UK24MOD | |

Installation électrique



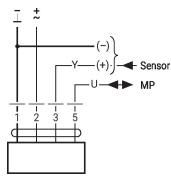
Alimentation par transformateur d'isolement de sécurité.

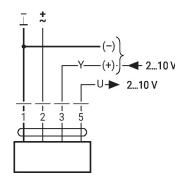
Un raccordement simultané d'autres servomoteurs est possible. Tenir compte des données de performance.

Couleurs de fil:

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

MP-Bus AC/DC 24 V, proportionnel



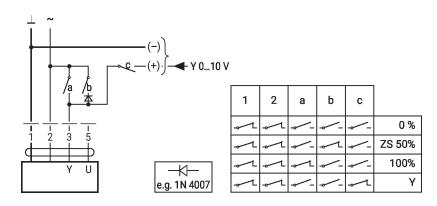




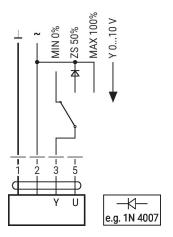
Autres installations électriques

Câblage avec valeurs basiques (fonctionnement classique)

Commande forcée avec contacts relais AC 24 V

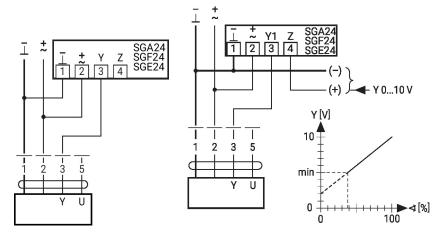


Commande forcée avec commutateur rotatif AC 24 V

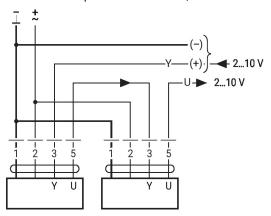


Commande à distance 0...100% avec positionneur SG.

 $\label{lem:limitation} \mbox{Limitation minimale avec position neur SG.}$



Fonctionnement primaire/secondaire (en fonction de la position)



Mise en garde:

2...10 V DC.

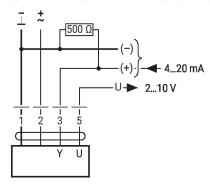
en signal de tension de

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



Câblage avec valeurs basiques (fonctionnement classique)

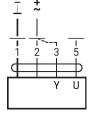
Commande avec 4 - 20 mA via résistance externe



Valeurs fonctionnelles

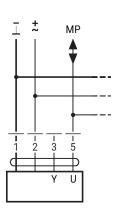
Procédure

- 1. Raccordez l'alimentation 24 V entre 1 et 2
- 2. Débranchez le fil 3
- avec un sens de rotation sur L : le servomoteur tourne vers la gauche
- avec un sens de rotation sur R : le servomoteur tourne vers la droite
- 3. Court-circuitez les raccordements 2 et 3 :
- Le servomoteur tourne dans le sens opposé



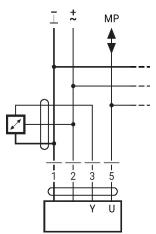
Câblage avec valeurs basiques (fonctionnement classique)

Raccordement sur MP-Bus



Max. 8 nœuds MP-Bus

Raccordement de sondes actives

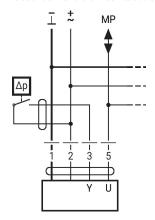


- Alimentation AC / DC 24 V
- Signal de sortie 0...10 V (max. 0...32 V)
- Résolution 30 mV



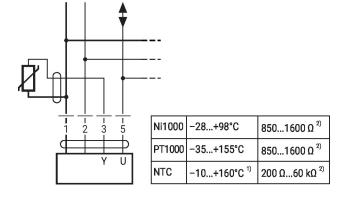
Câblage avec valeurs basiques (fonctionnement classique)

Raccordement d'un contact de commutation externe



- Courant de commutation 16 mA à 24 V
- Le début de la plage de fonctionnement doit être paramétré sur le servomoteur MP à ≥ 0.5 V

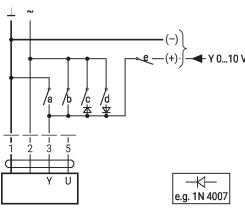
Connection of passive sensors



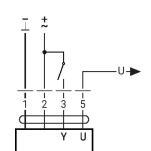
- 1) Depending on the type
- 2) Resolution 1 Ohm Compensation of the measured value is recommended

Fonctions avec paramètres spécifiques (nécessite un paramétrage)

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



| / | | | | | | | | |
|---|------------|---------------|----------|------------|------------|------------|--------------|-------|
| | 1 | 2 | а | b | С | d | е | |
| | ⊸ \ | ⊸ L | ⊸~L | <u>~</u> _ | <u>~</u> _ | ⊸ - | ~ | Close |
| | ↓ | ₩ | \ | - | \ - | → - | - | MIN |
| | ~~ | ₹ V | \ | \ | ¥ | 1 | \ | ZS |
| | ₹ | ₹ L | \ | ¥ | \- \- | \- \- | \ | MAX |
| | 7 | ⊸~L | \ | - | - - | √L | - | Open |
| | Å | ♣~L | - | → - | → - | → - | Å L | Υ |



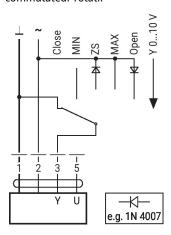
Commande tout-ou-rien



Autres installations électriques

Fonctions avec paramètres spécifiques (nécessite un paramétrage)

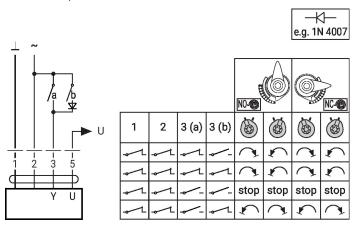
Commande forcée et limitation avec alimentation AC 24 V par un commutateur rotatif



Attention:

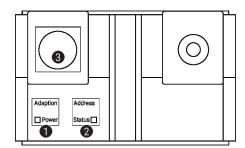
la fonction « Fermer » n'est possible que si le début de la plage de travail est fixé à 0,5 V min.

Commande 3 points avec AC 24 V





Éléments d'affichage et de commande



1 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 On:

2 Clavier à membrane et affichage LED en jaune

Off: Mode standard

On: Adaptation ou synchronisation du processus active

Vacillant : Communication MP-Bus active
Clignotant : Demande d'adressage du MP client

Pression sur le bouton Confirmation de l'adressage

On:

3 Prise de service

Pour connecter les outils de configuration et de service

Éléments de commande

La commande manuelle, le commutateur de verrouillage et les éléments du commutateur de sens de rotation sont disponibles des deux côtés

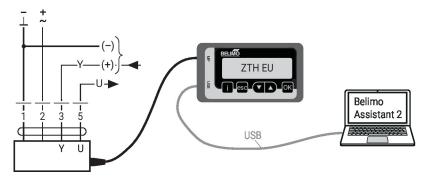
Service

Raccordement avec fil

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

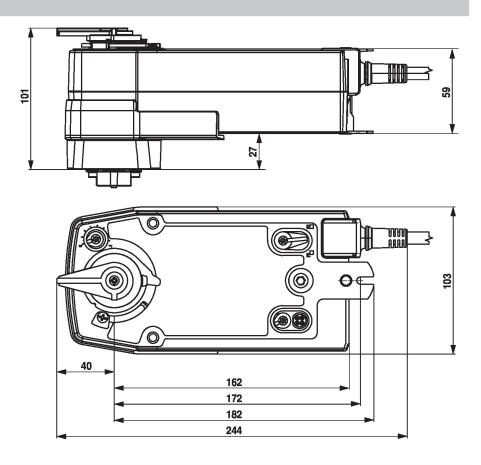
Pour un paramétrage prolongé, Belimo Assistant 2 peut être raccordé.

Raccordement ZTH-EU/Belimo Assistant 2





Dimensions



Documentation complémentaire

- Aperçu des partenaires de coopération MP
- Raccordements d'outils
- Présentation de la technologie MP-Bus
- Gamme de produits complète pour applications hydrauliques
- Fiches techniques pour vannes à boisseau sphérique
- Instructions d'installation des servomoteurs et/ou des vannes à boisseau sphérique
- Remarques générales pour la planification du projet Guide rapide – Belimo Assistant 2