Servomoteur de registre modulant servant au réglage des clapets d'installations de bâtiments à usage technique

- **Pour clapets jusqu'a environ: 0.4 m²**
- **Couple du moteur 2 Nm**
- **Tension nominale AC/DC 24 V**
- **Commande Modulant DC (0)...**
- **Signal de recopie DC 2...10 V**

Caractéristiques techniques

Caractéristiques électriques	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, 4 x 0.75 mm²
	Fonctionnement parallèle	Oui (tenir compte des données de performance)
Caractéristiques fonctionnelles	Couple nominal	2 Nm
	Signal de positionnement Y	DC 0...10 V
	Plage de service Y	DC 2...10 V
	Input Impedance [US only]	100 kΩ
	Signal de recopie U	DC 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 dans le sens antihoraire
	Note relative au sens de déplacement	Y = 0 V : butée gauche, position 0
	Commande manuelle	avec aimant
	Angle de rotation	95°, Réglage fixe
	Temps de course	75 s / 90°
	Sound power level, motor	35 dB(A)
	Axe de registres	Noix d'entraînement universelle 6...12.7 mm
	Indication de la position	Mécanique, enfichable (à aimant intégré pour le débrayage du servomoteur)
Sûreté	Classe de protection CEI/EN	III Safety Extra-Low Voltage (SELV)
	Classe de protection - Standard UL	Alimentation UL de classe 2
	Indice de protection IEC/EN	IP54
	Indice de protection NEMA/UL	NEMA 2, UL Enclosure Type 2
	CEM	CE according to 2014/30/EU
	Certification CEI/EN	IEC/EN 60730-1 et IEC/EN 60730-2-14
	Certification UL	cULus selon UL 60730-1A, UL 60730-2-14 et CAN/CSA E60730-1.02
	Mode de fonctionnement	Type 1
	Tension d'impulsion assignée d'alimentation/de commande	0.8 kV
	Contrôle du degré de pollution	3
	Température ambiante	-30...50°C
	Température hors fonctionnement	-40...80°C
	Humidité ambiante	max. 95% r.h., non-condensé
	Entretien	Sans entretien
Poids	Poids	0.29 kg

Consignes 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.

Consignes de sécurité

- Application extérieure : elle est uniquement possible lorsqu'aucun(e) eau de mer, neige, glace, gaz d'isolation ou agressif n'interfère directement avec le servomoteur 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.
- Évitez de déconnecter les câbles de l'appareil.
- Pour calculer la valeur de couple nécessaire, respectez les spécifications fournies par les fabricants de clapets concernant la section transversale, la conception, le site 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

Mode de fonctionnement
Le servomoteur est actionné par un signal de commande DC 0...10 V et se positionne proportionnellement à la valeur de ce signal. La tension de mesure U peut être utilisée pour l'affichage électrique de la position du clapet 0 à 100 % et comme signal de commande esclave pour d'autres servomoteurs.

Montage simple
Le servomoteur est directement monté sur l'axe de registre (6 à 12,7 mm de diamètre) avec une noix d'entraînement universelle et ensuite fixé à l'aide du dispositif anti-rotation fourni, l'empêchant ainsi de tourner.

Commande manuelle
La commande manuelle avec aimant est possible (le servomoteur 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.

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.

Synchronisation masquée
Si le servomoteur en cours de fonctionnement se déplace jusqu'à la butée inférieure, il effectue une synchronisation du signal de positionnement 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 inférieure est abordée activement une fois le signal de positionnement < DC 2,1 V. Le servomoteur passe à la positon nouvellement spécifiée une fois le signal de positionnement à nouveau > DC 2,3 V.

Accessoires

Accessoires mécaniques

Description	Type
Barrette anti-rotation pour CM	Z-ARCM
Débrayage magnétique	Z-MA
Indicateur de positionnement CM	Z-PICM
End stop clips CM.. / CQ..	Z-ESCM
Rallonge d'axe de 170 mm, pour axes de registre de diamètre compris entre 6 et 20 mm	AV6-20

Installation électrique

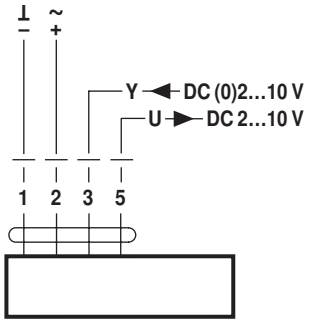
Notes

- Raccordement par transformateur de sécurité.
-
- Un raccordement simultané d'autres servomoteurs est possible. Tenir compte des données de performance.

Installation électrique

Schémas de raccordement

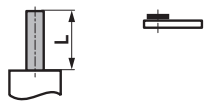
AC/DC 24 V, proportionnel



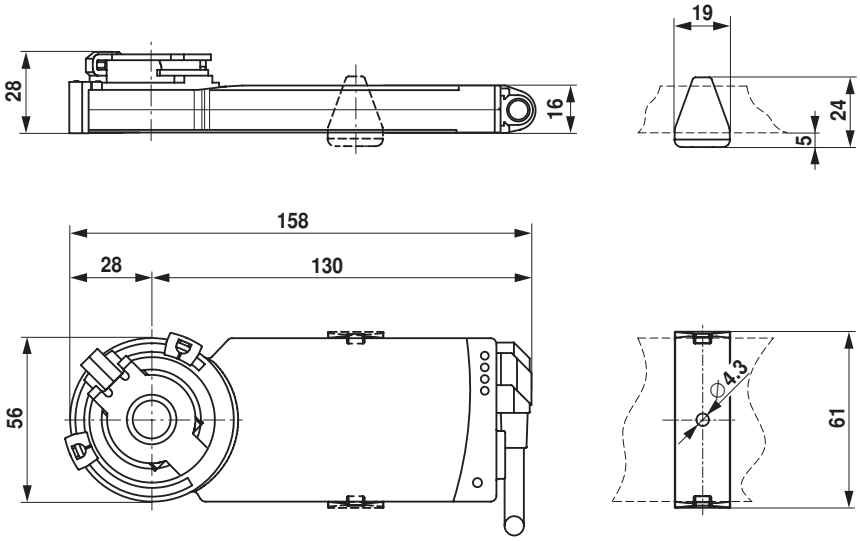
Couleurs des câbles :
1 = noir
2 = rouge
3 = blanc
5 = orange

Dimensions [mm]

Longueur d'axe

	Min. 32
	-

Plage de fixation

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

Schémas dimensionnels