

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

- Pour clapets jusqu'a environ: 0.4 m<sup>2</sup>
- Couple du moteur 2 Nm
- Tension nominale AC/DC 24 V
- Commande Modulant
- Mechanical interface Emboîtement 8x8 mm
- Avec bornier



#### Caractéristiques techniques

1/-			1	:-	illes
val	e i	N P	160	1111	11167

Tension nominale	AC/DC 24 V
Fréquence nominale	50/60 Hz
Plage de tension nominale	AC 19.228.8 V / DC 19.228.8 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 Borniers Câble Cu de 1.5 mm² ou torons Cu de 1.0 mm² (4 fils) Borniers pour un câble en Cu de 4 x 1,5 mm² ou des torons en Cu de 4 x 1,0 mm²

Fonction persont parallèle Oui (tenir compte des doppées de

Données fonctionnelles

Fonctionnement parallèle	Oui (tenir compte des données de performance)	
Couple du moteur	2 Nm	
Plage de service Y	210 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%

Commande manuelle

Sens de déplacement du moteur à mouvement rotation antihoraire

Note relative au sens de déplacement Y = 0 V : butée gauche, position 0

Angle de rotation 95°, Réglage fixe

Temps de course 75 s / 90°

Niveau sonore, moteur 35 dB(A)

Mechanical interface Emboîtement 8x8 mm

Indication de la position Mécanique, enfichable (avec aimant intégré pour le débrayage du servomoteur)

avec aimant

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	IP20
Indice de protection NEMA/UL	NEMA 1
Enclosure	Boîtier UL de type 1
CEM	CE according to 2014/30/EU
Certification CEI/EN	IEC/EN 60730-1 et IEC/EN 60730-2-14



#### Caractéristiques techniques

Données de sécurité

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
Test d'hygiène	Conformément à la norme VDI 6022 Partie 1/ SWKI VA 104-01, nettoyable et désinfectable, faibles émissions
Type d'action	Type 1
Tension d'impulsion assignée d'alimentation/ de commande	0.8 kV
Degré de pollution	2
Humidité ambiante	Max. 95% RH, sans condensation
Température ambiante	-3050°C [-22122°F]
Température d'entreposage	-4080°C [-40176°F]
Entretien	sans entretien
Poids	0.18 kg

### Consignes de sécurité



**Poids** 

- 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 viqueur 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.
- 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 avec son arbre creux est directement monté par emboîtement sur l'axe de registre et peut alors être fixé à l'aide de la barrette anti-rotation pour l'empêcher de tourner. La barrette anti-rotation Z-ARCM est incluse dans le contenu de livraison.

### Poignées

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.



#### Caractéristiques du produit

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 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 < DC 2.1 V. Le servomoteur passe à la positon nouvellement spécifiée une fois le signal de commande à nouveau > DC 2.3 V.

### **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

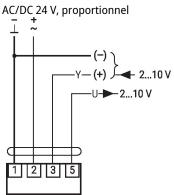
#### Installation électrique



Alimentation par transformateur d'isolement de sécurité.

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

#### Schémas de raccordement

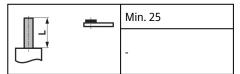


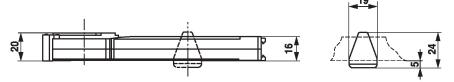
1	2	3	
		2 V	<b>1</b>
	_~_	10 V	

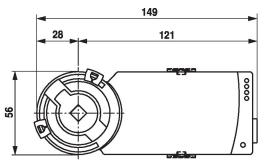


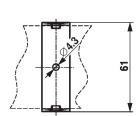
# **Dimensions**

# Longueur d'axe









- 1) Support de montage universel, pièce accessoire Z-ARCM
- 2) Indicateur de position à aimant intégré pour le débrayage du servomoteur, pièce accessoire Z-PICM