

Servomoteurs rotatifs pour vannes papillon

- Couple du moteur 90 Nm
- Tension nominale AC 24...240 V / DC 24...125 V
- Commande Modulant, Communication, hybride
- Avec 2 contacts auxiliaires intégrés
- Conversion signaux capteur
- Communication via BACnet MS/TP, Modbus RTU, MP-Bus Belimo ou la commande classique



Caractéristiques techniques

Valeurs électriques	Tension nominale	AC 24...240 V / DC 24...125 V
	Fréquence nominale	50/60 Hz
	Plage de tension nominale	AC 19.2...264 V / DC 19.2...137.5 V
	Puissance consommée en service	20 W
	Puissance consommée à l'arrêt	7 W
	Puissance consommée pour dimensionnement des câbles	avec 24 V 20 VA / avec 240 V 55 VA
	Contacts auxiliaires	2x SPDT, 1x 10°/1x 0...90° (réglage par défaut 85°)
	Puissance de commutation du contact auxiliaire	1 mA...3 A (0.5 A inductif), DC 5 V...AC 250 V
	Raccordement mise à la terre	Borniers 0.5...2.5 mm ² , conducteurs en cuivre uniquement
	Raccordement d'alimentation	Borniers 0.5...2.5 mm ² , conducteurs en cuivre uniquement
	Raccordement de commande	Borniers 0.34...1.5 mm ² , conducteurs en cuivre uniquement
	Raccordement contact auxiliaire	Borniers 0.5...2.5 mm ² , conducteurs en cuivre uniquement
	Fonctionnement parallèle	Oui (tenir compte des données de performance)
Bus de communication de données	Produits communicants	BACnet MS/TP Modbus RTU MP-Bus
	Nombre de nœuds	BACnet / Modbus voir description de l'interface MP-Bus max. 16
Données fonctionnelles	Couple du moteur	90 Nm
	Plage de service Y	2...10 V
	Impédance d'entrée	50 kΩ pour 2...10 V (0.2 mA), 500 Ω pour 4...20 mA
	Plage de service Y variable	0.5...10 V 4...20 mA
	Signal de recopie U	2...10 V
	Info. sur le signal de recopie U	max. 500 ohms pour 4...20 mA
	Signal de recopie U variable	0.5...10 V 4...20 mA
	Précision de la position	±5%

Caractéristiques techniques

Données fonctionnelles	Commande manuelle	Clé de manœuvre
	Temps de course	35 s / 90°
	Temps de course réglable	20...120 s
	Niveau sonore, moteur	65 dB(A)
	Indication de la position	Mécanique, intégré
Données de sécurité	Classe de protection CEI/EN	I, terre de protection (PE)
	Classe de protection - Standard UL	I, mise à la terre (PE)
	Bloc d'alimentation UL	Class 2 Supply
	Indice de protection IEC/EN	IP66/67
	Indice de protection NEMA/UL	NEMA 4X
	Enclosure	Boîtier UL de type 4X
	CEM	CE according to 2014/30/EU
	Directive basse tension	CE according to 2014/35/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
	Catégorie de surtension	III
	Tension d'impulsion assignée d'alimentation	4 kV
	Tension d'impulsion assignée de commande	0.8 kV
	Tension assignée de choc contact aux.	4 kV
	Degré de pollution	3
	Humidité ambiante	Max. 100 % RH
	Température ambiante	-30...50°C [-22...122°F]
	Température d'entreposage	-40...80°C [-40...176°F]
	Software Class	A
Entretien	sans entretien	
Données mécaniques	Bride de raccordement	F07 (F05/F10 uniquement avec accessoire)
Poids	Poids	3.7 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.
- Mise en garde : Tension d'alimentation !
- L'appareil est doté d'une mise à la terre de protection. Un mauvais raccordement de la mise à la terre peut entraîner des risques de choc électrique.
- L'installation est effectuée uniquement par des spécialistes agréés. Toutes réglementations légales ou institutionnelles relatives au montage doivent être observées durant l'installation.
- En dehors de la boîte de connexion, 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.
- L'appareil n'est pas conçu pour des applications dans lesquelles les influences chimiques (gaz, fluides) sont présentes ou pour une utilisation dans des environnements corrosifs en général.
- 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.
- Les deux commutateurs intégrés au servomoteur doivent fonctionner soit sur une tension d'alimentation, soit sur une très basse tension de sécurité. Il est interdit de combiner une tension d'alimentation et une très basse tension de sécurité.

Caractéristiques du produit

Domaines d'applications	Le servomoteur est particulièrement approprié pour une utilisation dans les applications extérieures et est protégé contre les conditions atmosphériques suivantes: - rayons UV ; - Saleté / poussière - Pluie / neige - Humidité
Convertisseur pour capteurs	Option de connexion de deux capteurs (passif, actif ou contact de commutation). De cette manière, le signal de capteur analogique peut être facilement numérisé et transmis aux systèmes bus BACnet ou Modbus.
Chauffage interne	Un dispositif de chauffage interne empêche l'accumulation de condensation. Avec les capteurs de température et d'humidité, le chauffage interne s'active et se désactive automatiquement si besoin.
Servomoteurs paramétrables	Les paramètres usine des servomoteurs répondent à la plupart des applications courantes. L'application Belimo Assistant App est requise pour le paramétrage via la fonction de communication NFC et simplifie la mise en service. De plus, elle offre une variété d'options de diagnostic.
Combinaison commande Analogique - Communicante (mode Hybride)	Grâce à la commande conventionnelle au moyen d'un signal de commande analogique, BACnet ou Modbus peut être utilisé pour le signal de recopie communicant
Montage simple	Montage simple et direct sur la vanne papillon. La position de montage par rapport à la vanne papillon peut être choisie par paliers de 90° (angle).
Poignées	Il est possible de manœuvrer la vanne à l'aide d'une clé hexagonale. Procédez au déverrouillage manuel en retirant la clé de manœuvre.
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.

Caractéristiques du produit

Motorisation innovante	The actuator uses the powerful Belimo M600 microchip in combination with the INFORM method. It provides the full starting torque from a standstill with high precision (sensorless INFORM-Drive by Prof. Schrödl).
Signalisation flexible	Le servomoteur possède un contact auxiliaire fixe (10 °) et un contact auxiliaire réglable (0 - 90 °).

Accessoires

Outils	Description	Références
	Belimo Assistant App, Application Smartphone pour mise en service, paramétrage et maintenance aisés	Belimo Assistant App
	Convertisseur Bluetooth / NFC	ZIP-BT-NFC
Accessoires mécaniques	Description	Références
	indicateur de position et axe rainuré, F07, carré à 45° décalé, SW 17, DN 125...150	ZJR01
	indicateur de position et axe rainuré, F05, carré à 45° décalé, SW 14, DN 50...100	ZJR03
	Axe rainuré, F07, carré à 45° décalé, SW 17	ZPR02
	Kit d'adaptateur RetroFIT+, F07/F10 (vis F07 incluses), tête plate/carrée, SW 17	ZPR05
	Kit d'adaptateur RetroFIT+, F07/F10 (vis F07 incluses), carré à 45° décalé, SW 14	ZPR06
	Kit adaptateur avec entretoise, F07, carré à 45° décalé, SW 17	ZPR08
	Kit d'adaptateur RetroFIT+, F07/F05/F10 (vis F07 incluses), tête plate/carrée, SW 14	ZPR09
	Kit d'adaptateur RetroFIT+, F05/F07/F10 (vis F05 incluses), tête plate/carrée, SW 14	ZPR10
	Kit d'adaptateur RetroFIT+, F07/F10 (vis F07 incluses), carré à 45° décalé, SW 18	ZPR11
	Kit d'adaptateur RetroFIT+, F07/F10 (vis F07 incluses), tête plate/carrée, SW 16	ZPR12
	Kit d'adaptateur RetroFIT+, F07/F05/F10 (vis F07 incluses), tête plate/carrée, SW 11	ZPR13
	Kit d'adaptateur RetroFIT+, F07/F05/F10 (vis F07 incluses), tête plate/carrée, SW 12.7	ZPR14
	Kit d'adaptateur RetroFIT+, F07/F10 (vis F07 incluses), carré à 45° décalé, SW 11	ZPR15
	Clé de manœuvre pour servomoteur JR	ZJR20
	Entretoise, F04/F05, Hauteur 22 mm	ZRI-001
	Entretoise, F05/F07, Hauteur 23.5 mm	ZRI-002
Capteurs	Description	Références
	Capteur de Température en gaine/immersion 50 mm x 6 mm Ni1000	01DT-1CH
	Capteur de Température en gaine/immersion 50 mm x 6 mm Pt1000	01DT-1BH
	Capteur de Température en gaine/immersion 100 mm x 6 mm Ni1000	01DT-1CL
	Capteur de Température en gaine/immersion 100 mm x 6 mm Pt1000	01DT-1BL
	Capteur de Température en gaine/immersion 150 mm x 6 mm Ni1000	01DT-1CN
	Capteur de Température en gaine/immersion 150 mm x 6 mm Pt1000	01DT-1BN
	Capteur de Température en gaine/immersion 200 mm x 6 mm Ni1000	01DT-1CP
	Capteur de Température en gaine/immersion 200 mm x 6 mm Pt1000	01DT-1BP
	Capteur de Température en gaine/immersion 300 mm x 6 mm Ni1000	01DT-1CR
	Capteur de Température en gaine/immersion 300 mm x 6 mm Pt1000	01DT-1BR
	Capteur de Température en gaine/immersion 450 mm x 6 mm Ni1000	01DT-1CT
	Capteur de Température en gaine/immersion 450 mm x 6 mm Pt1000	01DT-1BT

Installation électrique



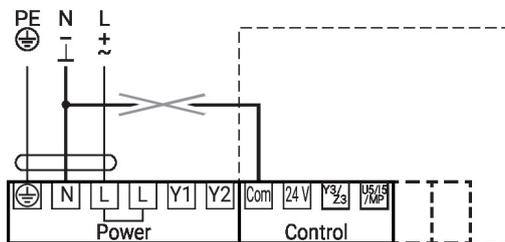
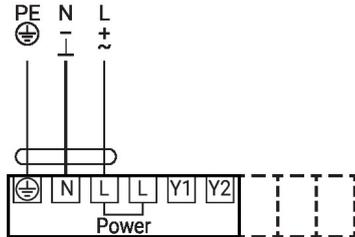
Mise en garde :Tension d'alimentation !

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

Le câblage du BACnet MS/TP / Modbus RTU doit être effectué conformément à la réglementation RS-485 en vigueur.

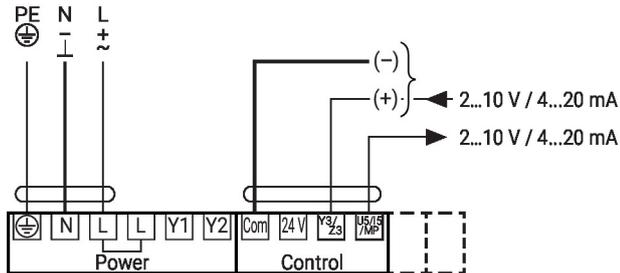
Schémas de raccordement

AC 24...240 V / DC 24...125 V

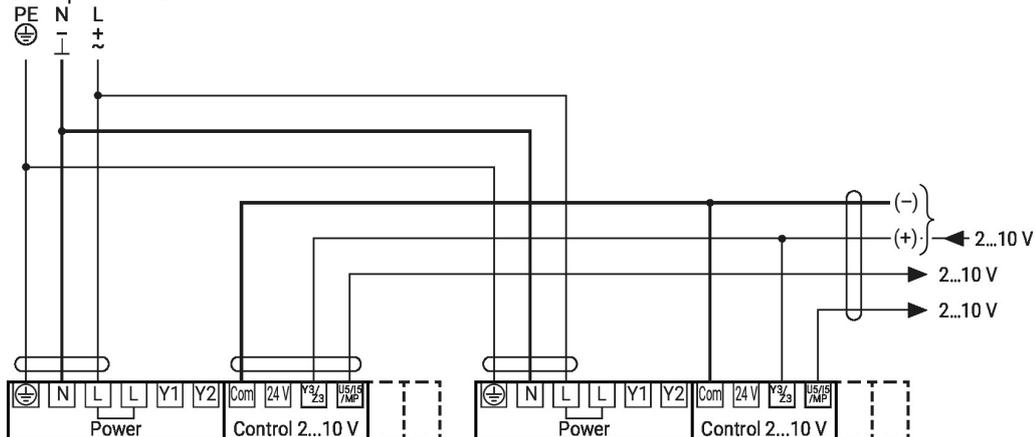


L'alimentation électrique ne doit pas être raccordée aux bornes de commande !

Mode de commande



Circuit parallèle 2...10 V



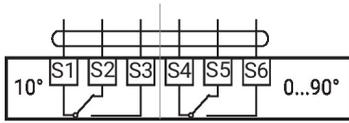
Installation électrique

Schémas de raccordement

Contact auxiliaire

230 V + 230 V
24 V ✓+ 24 V

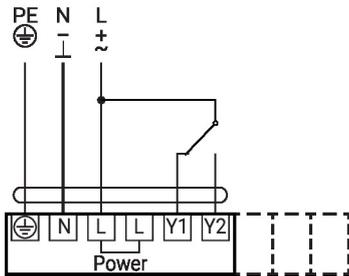
~~230 V + 24 V~~
~~24 V + 230 V~~



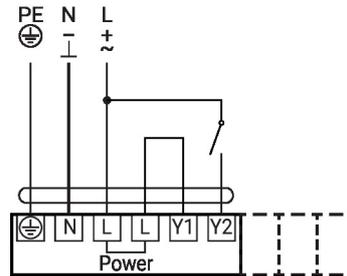
Fonctions

Fonctions avec paramètres spécifiques (nécessite un paramétrage)

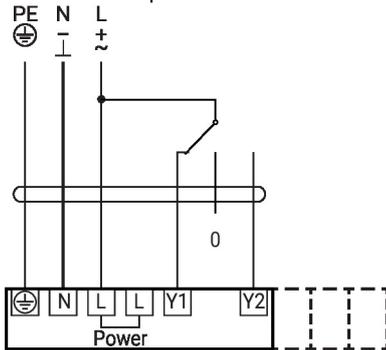
Commande tout-ou-rien



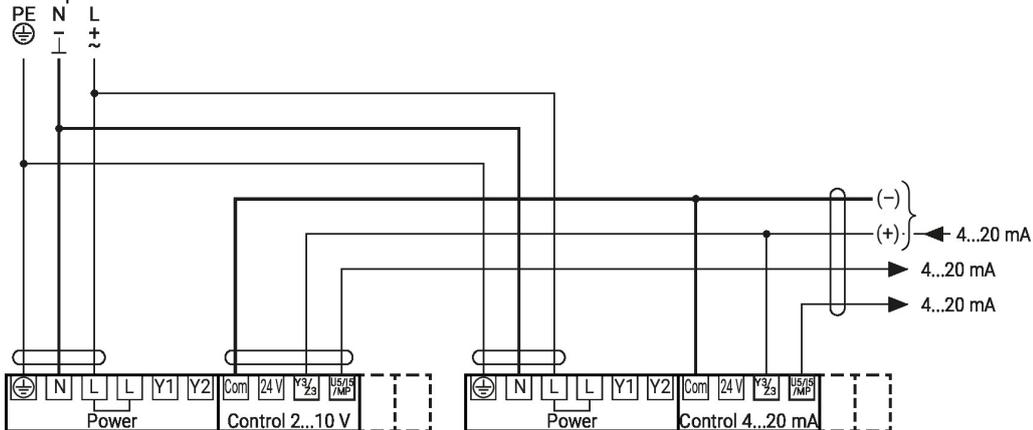
Commande tout-ou-rien



Commande à 3 points

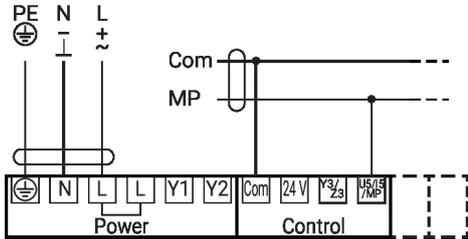


Circuit parallèle 4...20 mA

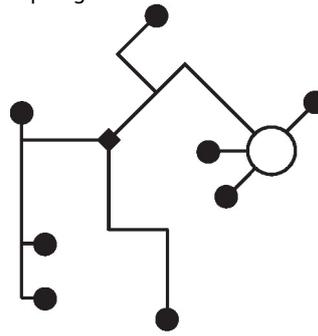


Fonctions avec paramètres spécifiques (nécessite un paramétrage)

Raccordement au MP-Bus



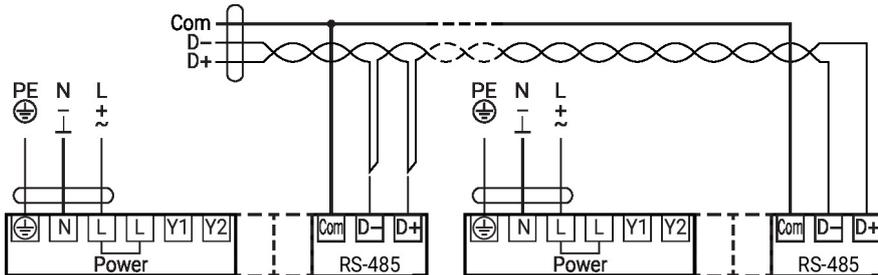
Topologie du réseau MP-Bus



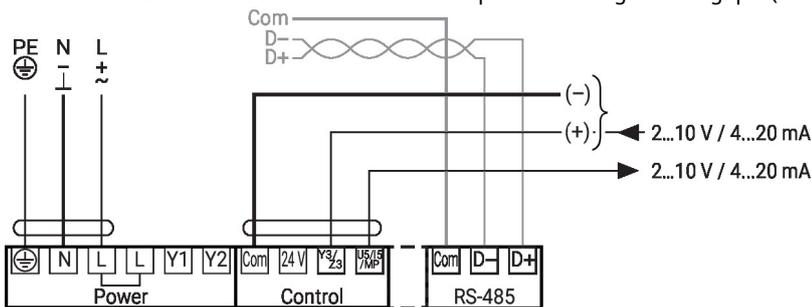
Il n'y a pas de restrictions dans la façon de câbler (en étoile, en boucle, « arbre », ou formes mixtes admises).
Alimentation et communication par le même câble à 3 fils

- pas de protection ou torsion nécessaire
- pas de bornier ou résistance terminale requis

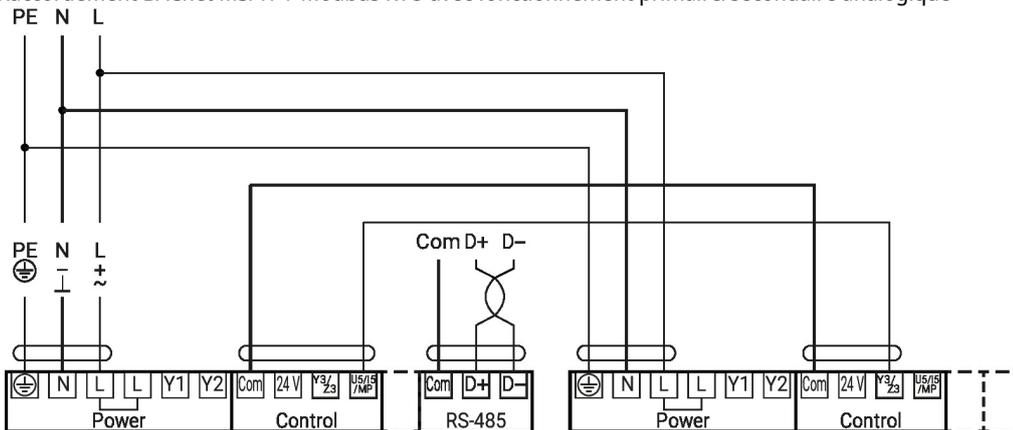
Raccordement BACnet MS/TP / Modbus RTU



Raccordement BACnet MS/TP / Modbus RTU avec point de consigne analogique (mode hybride)



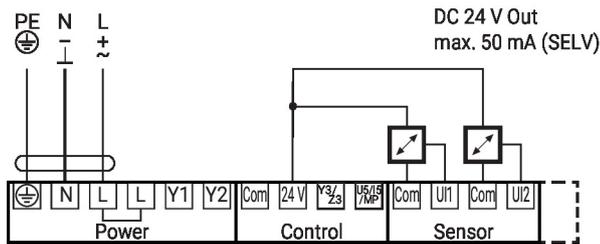
Raccordement BACnet MS/TP / Modbus RTU avec fonctionnement primaire/secondaire analogique



Fonctions

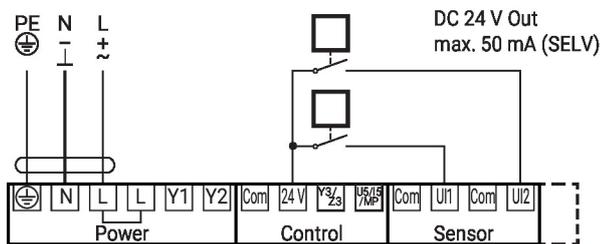
Fonctions avec paramètres spécifiques (nécessite un paramétrage)

Raccordement des capteurs actifs (BACnet MS/TP / Modbus RTU / MP-Bus)



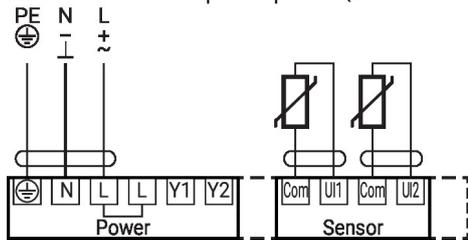
Plage de tension d'entrée admissible : 0...10 V
 Résolution 5 mV
 Par exemple, pour capturer :
 - capteurs de température actifs
 - capteurs de débit
 - capteurs de pression / pression différentielle

Raccordement de contact de commutation (BACnet MS/TP / Modbus RTU / MP-Bus)



Exigences de fonctionnement du contact de commutation :
 Le contact de commutation doit pouvoir commuter un courant de 16 mA vers 24 V avec précision.
 Par exemple, pour effectuer une capture :
 - Dispositifs de monitoring de débit
 - Messages de fonctionnement/ panne des machines de refroidissement

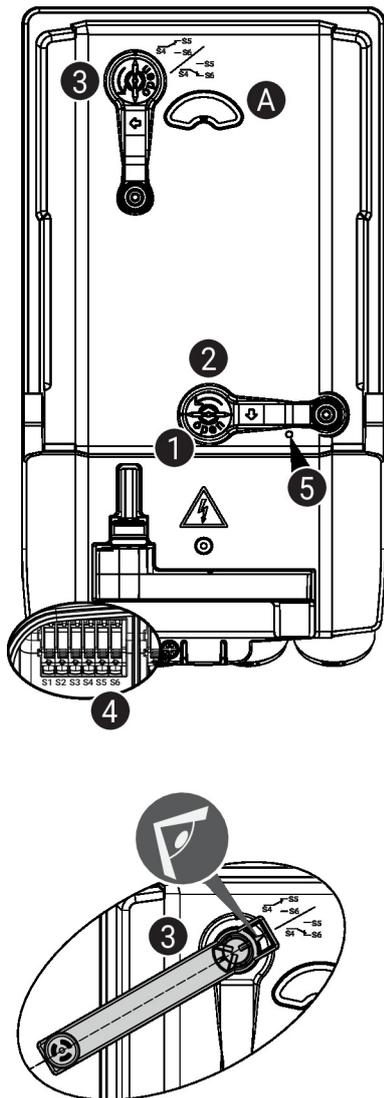
Raccordement des capteurs passifs (BACnet MS/TP / Modbus RTU / MP-Bus)



1)	2)
200 Ω...2 kΩ	0.1 Ω
2 kΩ...10 kΩ	1 Ω
10 kΩ...55 kΩ	10 Ω

1) Plage de résistance
 2) Résolution
 Une compensation de la valeur de mesure est recommandée
 - Adapté à Ni1000 et Pt1000
 - Types Belimo adaptés 01DT-..

Éléments d'affichage et de commande


5 Affichage LED vert

Éteint : Pas d'alimentation ou panne
Allumé : En fonctionnement

Réglage du contact auxiliaire

⚠ Remarque : N'appliquer les paramètres sur le servomoteur qu'à l'état hors tension.

Pour le réglage de la position commutateur contact auxiliaire, effectuer les **1** à **4** successivement.

1 Débrayage du servomoteur

Ouverture du couvercle de commande manuelle et réglage de la clé de manœuvre. La commande manuelle est possible.

2 Commande manuelle

Tourner la clé de manœuvre jusqu'à ce que la position de commutation désirée **A** soit indiquée puis retirer la clé de manœuvre.

3 Contact auxiliaire

Pour le réglage de la position commutateur contact auxiliaire, effectuer les points **1** à **4** successivement.

Ouverture du couvercle de réglage du contact auxiliaire et insertion de la clé de manœuvre.

Tournez la clé de manœuvre jusqu'à ce que la flèche pointe vers la ligne.

4 Borniers

Connecter l'appareil de test de continuité à S4 et S5 ou à S4 et S6.

Si le contact auxiliaire doit commuter dans le sens opposé, tournez la clé de manœuvre de 180°.

Service

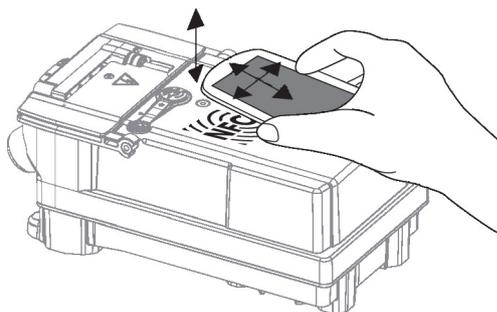
Connexion NFC Les appareils Belimo marqués du logo NFC peuvent être utilisés avec l'application Belimo Assistant App.

Requis :

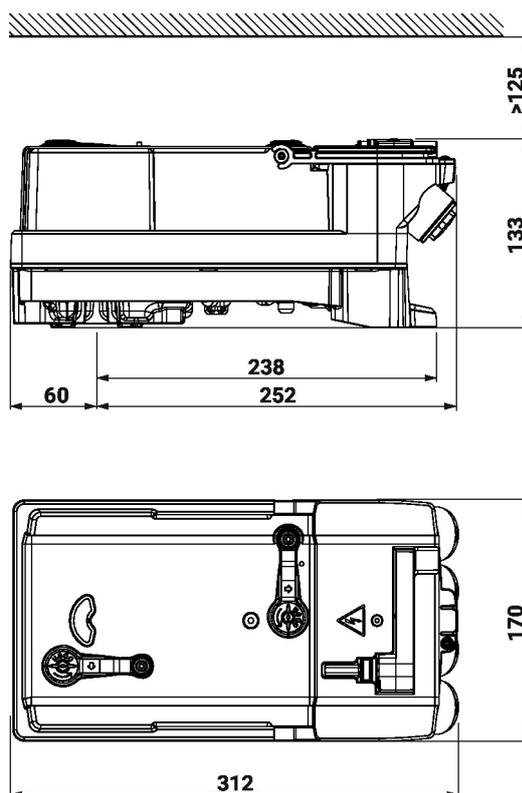
- Smartphone compatible NFC ou Bluetooth
- Belimo Assistant App (Google Play et Apple AppStore)

Alignez le smartphone compatible NFC sur l'appareil de sorte que les deux antennes NFC soient superposées.

Connectez le smartphone à l'appareil.



Dimensions



Documentation complémentaire

- Raccordements d'outils
- Description de l'interface BACnet
- Description de l'interface Modbus
- Aperçu des partenaires de coopération MP
- Présentation de la technologie MP-Bus
- Glossaire MP
- Gamme de produits complète pour applications hydrauliques
- Fiches techniques pour vannes papillon
- Instructions d'installation des servomoteurs et/ou des vannes papillon
- Remarques générales pour la planification du projet