

- Couple 1000 N
- Tension nominale AC 24 V
- Commande 3 points
- Course 20 mm



Caractéristiques techniques

Caractéristiques électriques	Tension nominale	AC 24 V
	Fréquence nominale	50/60 Hz
	Plage de tension nominale	AC 19.2...28.8 V
	Puissance consommée en service	3 W
	Puissance consommée à l'arrêt	1.5 W
	Puissance consommée pour dimensionnement des câbles	6 VA
	Raccordement d'alimentation / de commande	Borniers 4 mm ² (câble Ø4...10 mm)
	Fonctionnement parallèle	Oui (tenir compte des données de performance)
Caractéristiques fonctionnelles	Force d'actionnement du moteur	1000 N
	Réglage de la position de sécurité	Axe rétracté/prolongé, réglable (bouton rotatif « POP »)
	Commande manuelle	avec bouton-poussoir
	Course	20 mm
	Temps de course	150 s / 20 mm
	Temps de course fonction de sécurité	35 s / 20 mm
	Niveau sonore, moteur	56 dB(A)
	Niveau de puissance sonore, avec fonction de sécurité	60 dB(A)
Données de sécurité	Indication de la position	Mécanique, course de 5...20 mm
	Classe de protection CEI/EN	III, Basse Tension de sécurité (SELV)
	Power source UL	Class 2 Supply
	Indice de protection IEC/EN	IP54
	Indice de protection NEMA/UL	NEMA 2
	Enclosure	Boîtier UL de 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 Le marquage UL sur le servomoteur dépend du site de production, le dispositif est conforme UL dans tous les cas
	Mode de fonctionnement	Type 1.AA
	Tension d'impulsion assignée d'alimentation/ de commande	0.8 kV
	Degré de pollution	3
	Température ambiante	0...50°C
	Température d'entreposage	-40...80°C
	Humidité ambiante	Max. 95% RH, sans condensation

Données de sécurité	Entretien	sans entretien
	Poids	1.2 kg
Lexique	Abréviations	POP = Power Off Position (position lors de la mise en sécurité) CPO = Controlled power Off (Coupure d'alimentation contrôlée) PF = Temps d'attente avant mouvement de sécurité

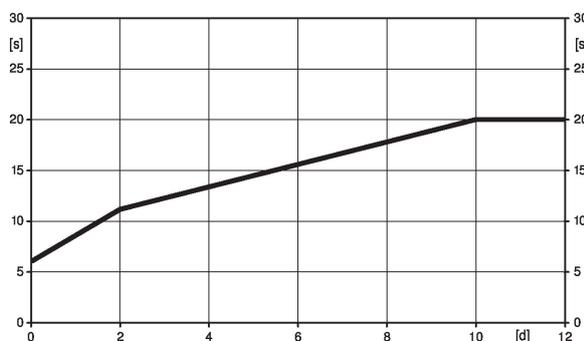
Consignes de sécurité


- 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. La réglementation juridique et institutionnelle en vigueur doit être respectée lors de l'installation.
- Le commutateur de changement de sens de déplacement et donc le point de fermeture doivent être ajustés uniquement par des spécialistes agréés. Le sens de déplacement est essentiel, particulièrement dans le cas des circuits de protection antigel.
- 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 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 amène la vanne jusqu'à sa position d'exploitation en chargeant les condensateurs intégrés. L'interruption de l'alimentation entraîne le retour de la vanne au réglage de la position de sécurité d'origine par la décharge de l'énergie stockée.
- Temps de préchargement ("Start Up")** Un temps de préchargement est requis pour les condensateurs. Ce temps est utilisé pour charger les condensateurs internes pour qu'ils atteignent une tension utilisable par le moteur. Ainsi, en cas de rupture de l'alimentation, le servomoteur est assuré de revenir à sa position de sécurité. Le temps de préchargement est en grande partie lié à la durée de l'interruption d'alimentation du servomoteur.

Temps de préchargement typiques



[d] = interruption de l'alimentation électrique en jours
[s] = temps de pré-charge en secondes

- A la livraison** Le servomoteur est complètement déchargé à la livraison d'usine, c'est pourquoi il a besoin d'environ 20 s pour précharger les condensateurs, avant les réglages et l'installation.

Réglage de la position sécurité (POP)

Utilisez le bouton rotatif Réglage de la position de sécurité pour ajuster le réglage de la position de sécurité souhaité. La plage de réglage renvoie systématiquement à la hauteur maximale de positionnement du servomoteur.

En cas d'interruption de l'alimentation électrique, le servomoteur se déplace dans la position de sécurité sélectionnée, en prenant en compte le temps d'attente (PF) de 2 s qui a été défini en usine.

Montage sur vannes d'autres fabricants

Les servomoteurs Retrofit s'installent sur une large gamme de vannes de différents fabricants et comportent, en plus du bloc moteur, des pièces de montage nécessaires à l'adaptation. Commencez par la fixation sur l'axe de la vanne pour ensuite serrer la base de l'adaptation sur la tête de vanne. Ensuite, glissez le servomoteur dans le pied coulissant et connectez l'ensemble. En prenant en compte la position de fermeture de la vanne, sécurisez l'ensemble à l'aide des vis et commencez la phase d'initialisation. Le servomoteur peut tourner sur 360° sur la tête de vanne, si elle le permet.

Montage sur vannes à siège Belimo

Utilisez les servomoteurs Belimo standard pour le montage sur les vannes à siège Belimo. Il est toutefois techniquement possible d'utiliser un modèle Retrofit sur une vanne Belimo.

Commande manuelle

Commande manuelle avec bouton-poussoir disponible - temporaire. L'engrenage principal reste débrayé lorsque le bouton est maintenu pressé.

La course est ajustable à l'aide d'une clé hexagonale de 4 mm, à insérer sur le dessus du servomoteur. L'axe de course sort lorsque la clé hexagonale est tournée dans le sens horaire.

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.

Indication de la position

La position est indiquée mécaniquement sur le kit de montage par des indicateurs. La plage de course s'ajuste automatiquement pendant le fonctionnement.

Position de départ

Réglage d'usine : l'axe du servomoteur s'est rétracté.

Réglage direction de la course

Lorsqu'il est actionné, le commutateur de sens de course modifie le sens de déplacement en fonctionnement normal. Il n'y a aucun impact sur le réglage de la position de sécurité qui a été sélectionné.

Accessoires

Accessoires électriques	Description	Références
	Contacts auxiliaires 2 x SPDT adaptable	S2A-H
Accessoires mécaniques	Description	Références
	Entretoise pour LDM, course 20 mm	ZNV-203
	Entretoise pour Sauter, course 20 mm	ZNV-204
	Kit d'adaptateur Danfoss	ZNV-205

Installation électrique

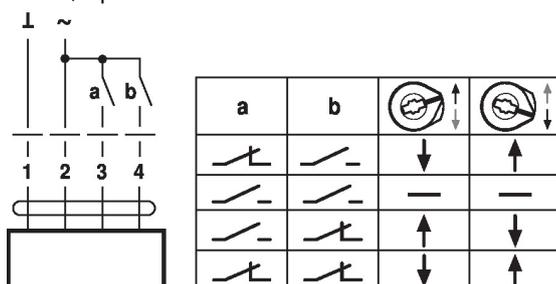

Alimentation par transformateur d'isolement de sécurité.

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

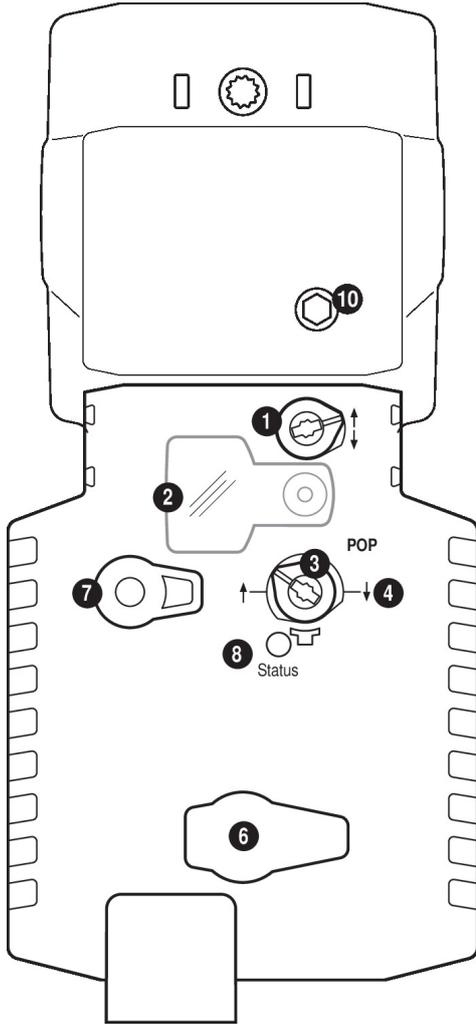
Réglage d'usine du commutateur de sens de course : axe du servomoteur rétracté (▲).

Schémas de raccordement

AC 24 V, 3 points



Éléments d'affichage et de commande

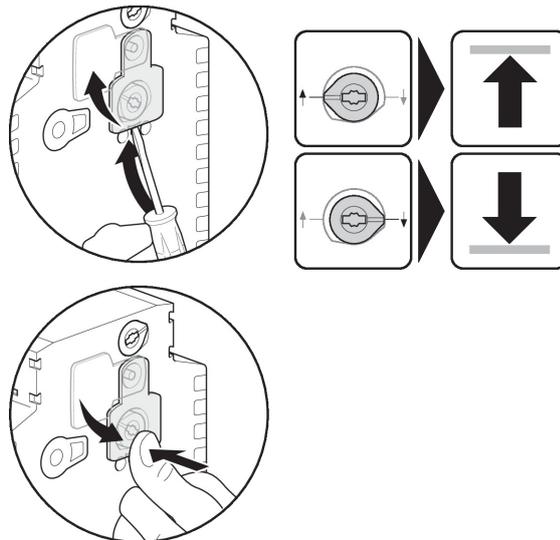


- 1 Direction of stroke switch**
Switch over: Direction of stroke changes
- 2 Cover, POP button**
- 3 POP button**
- 4 Scale for manual adjustment**
- 6 (no function)**
- 7 Disengagement button**
Press button: Gear disengages, motor stops, manual override possible
Release button: Gear engages, synchronisation starts, followed by standard mode

LED display	Meaning / function
8 green	
On	Operation OK / without fault
Flashing	POP function active
Off	- Not in operation - Pre-charging time SuperCap - Fault SuperCap

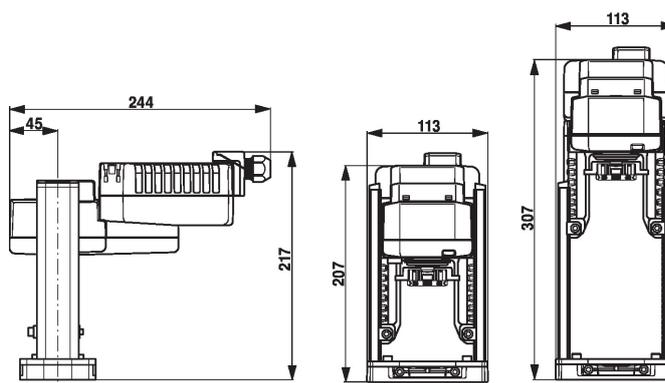
- 10 Manual override**
Clockwise: Actuator spindle extends
Counterclockwise: Actuator spindle retracts

Réglage de la position sécurité (POP)



Dimensions

Schémas dimensionnels



Documentation complémentaire

- Instructions d'installation des servomoteurs