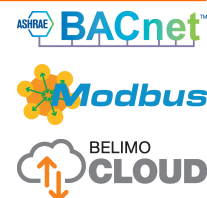


Servomoteur de registre communicant, compatible Cloud, pour vannes à boisseau sphérique

- Couple du moteur 20 Nm
- Tension nominale AC/DC 24 V
- Commande Modulant, Communication, hybride, Cloud
- Conversion signaux capteur
- Ethernet 10/100 Mbit/s, TCP/IP, serveur Web intégré
- Communication via BACnet IP, Modbus TCP et Cloud



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 21.6...28.8 V |
| | Puissance consommée en service | 9.5 W |
| | Puissance consommée à l'arrêt | 3.5 W |
| | Puissance consommée pour dimensionnement des câbles | 14 VA |
| | Raccordement d'alimentation / de commande | Câble 1 m, 6 x 0.5 mm ² |
| | Raccordement Ethernet | Prise RJ45 |
| | Fonctionnement parallèle | Oui (tenir compte des données de performance) |
| Bus de communication de données | Produits communicants | Cloud BACnet IP Modbus TCP |
| | Nombre de nœuds | BACnet / Modbus voir description de l'interface |
| Caractéristiques fonctionnelles | Couple du moteur | 20 Nm |
| | Couple de fonction de sécurité électrique | 20 Nm |
| | Plage de service Y | 2...10 V |
| | Impédance d'entrée | 34 kΩ |
| | Plage de service Y variable | 0.5...10 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%) |
| | Commande manuelle | au moyen de la clé de manœuvre et du commutateur de verrouillage |
| | Temps de course | 90 s / 90° |
| | Temps de course réglable | 40...150 s |
| | Temps de course fonction de sécurité | <20 s @ -20...50°C / <60 s @ -30°C |
| | Plage de réglage d'adaptation | manuel |
| | Niveau sonore, moteur | 45 dB(A) |
| | 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) |
| | Indice de protection IEC/EN | IP40 IP54 lors de l'utilisation d'un capuchon de protection ou d'une bague de protection pour la prise RJ45 |
| | CEM | CE according to 2014/30/EU |
| | Mode de fonctionnement | Type 1.AA |

Données de sécurité

| | |
|--|--------------------------------|
| Tension d'impulsion assignée d'alimentation/ de commande | 0.8 kV |
| Degré de pollution | 3 |
| Humidité ambiante | Max. 95% RH, sans condensation |
| Température ambiante | -30...50°C [-22...122°F] |
| Température d'entreposage | -40...80°C [-40...176°F] |
| Entretien | sans entretien |
| Poids | Poids 2.3 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.
- 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.
- 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.
- 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
Convertisseur pour capteurs

Option de connexion de deux capteurs (capteur passif, actif ou contact de commutation). Le servomoteur de la gamme MP sert de convertisseur analogique/numérique pour la transmission du signal du capteur au système de niveau supérieur.

Communication

Le paramétrage peut être effectué par l'intermédiaire du serveur Web intégré (connexion RJ45 par un navigateur) ou par les protocoles de communication via le Cloud.
Pour plus d'informations sur le serveur Web intégré, consultez la documentation séparée.

Connexion pair à pair

<http://belimo.local:8080>

L'ordinateur doit être réglé sur « DHCP ». Assurez-vous qu'une seule connexion réseau est active.

Adresse IP standard :

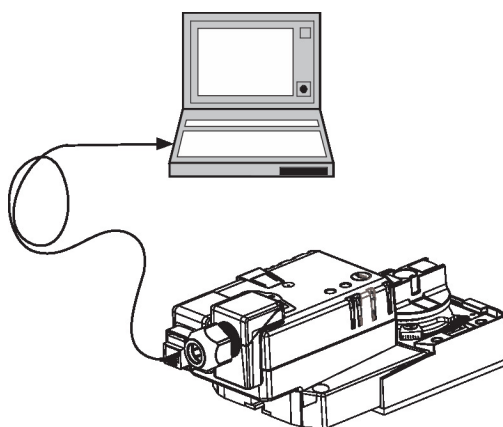
<http://192.168.0.10:8080>

Adresse IP statique

Mot de passe (lecture seule) :

Nom d'utilisateur : «guest»

Mot de passe : «guest»


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°.

Historisation des données

Les données enregistrées (enregistrement de données intégré pendant 13 mois) peuvent être utilisées à des fins d'analyse.

Téléchargez les fichiers csv via un navigateur Internet.

- Commande manuelle** 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.
- Adaptation et synchronisation** Une adaptation peut être déclenchée manuellement en appuyant sur le bouton « Adaptation ». Les deux butées de fin de course sont ainsi détectées lors de l'adaptation (page de réglage complète).
Le servomoteur se positionne par la suite en fonction du signal de commande.

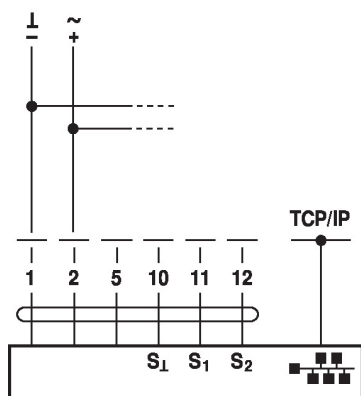
Accessoires

| Accessoires électriques | Description | Références |
|-------------------------|---|------------|
| | Raccordement pour module RJ, Emballage multiple 50 pièces | Z-STRJ.1 |
| Outils de paramétrage | Description | Références |
| | Outil de réglage, avec fonction ZIP USB, pour servomoteurs Belimo paramétrables et communicants, régulateur VAV et dispositifs performants HVAC | ZTH EU |
| | Câble de raccordement 5 m, A: RJ11 6/4 ZTH EU, B : prise de service 6 pôles pour appareil Belimo | ZK1-GEN |

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

AC/DC 24 V


couleurs des câbles :

- 1 = noir
- 2 = rouge
- 5 = orange
- 10 = jaune-noir
- 11 = jaune-rose
- 12 = jaune-gris

Raccordement avec un ordinateur portable pour le paramétrage et la commande manuelle via RJ45.



Connexion en option via RJ45 (connexion directe d'un ordinateur / connexion via intranet ou internet) pour accéder au serveur Web intégré

Fonctions



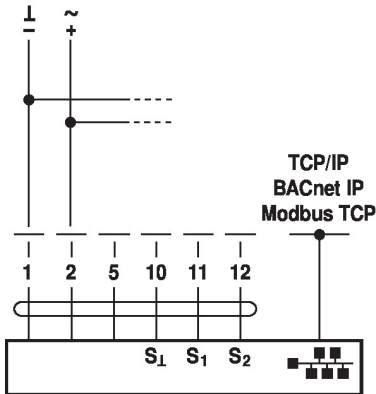
Le schéma de raccordement montre les raccordements du premier capteur au bornier S1, le deuxième capteur peut être raccordé de la même manière au bornier S2.

L'utilisation en parallèle de différents types de capteurs est autorisée.

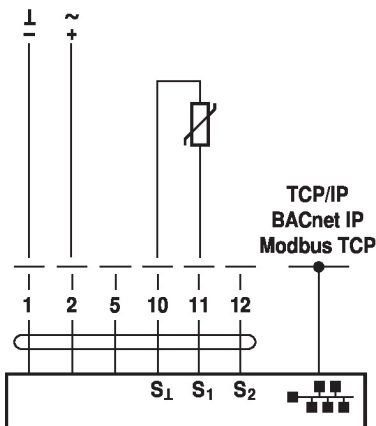
Pour le fonctionnement hybride, S1 est utilisé pour le signal de commande Y et doit être configuré en tant que capteur actif.

Fonctions avec paramètres spécifiques (nécessite un paramétrage)

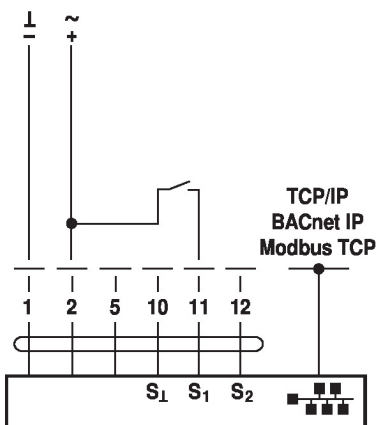
TCP/IP (Cloud) / BACnet IP / Modbus TCP



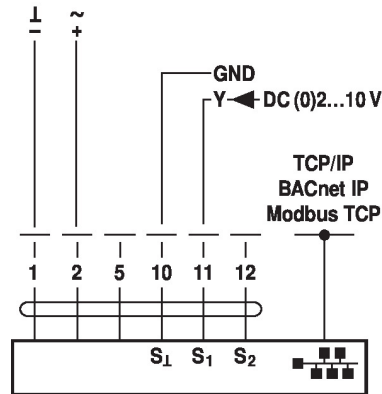
Raccordement de capteurs passifs



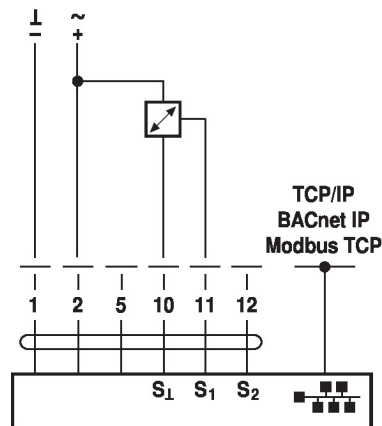
Raccordement de contact de commutation



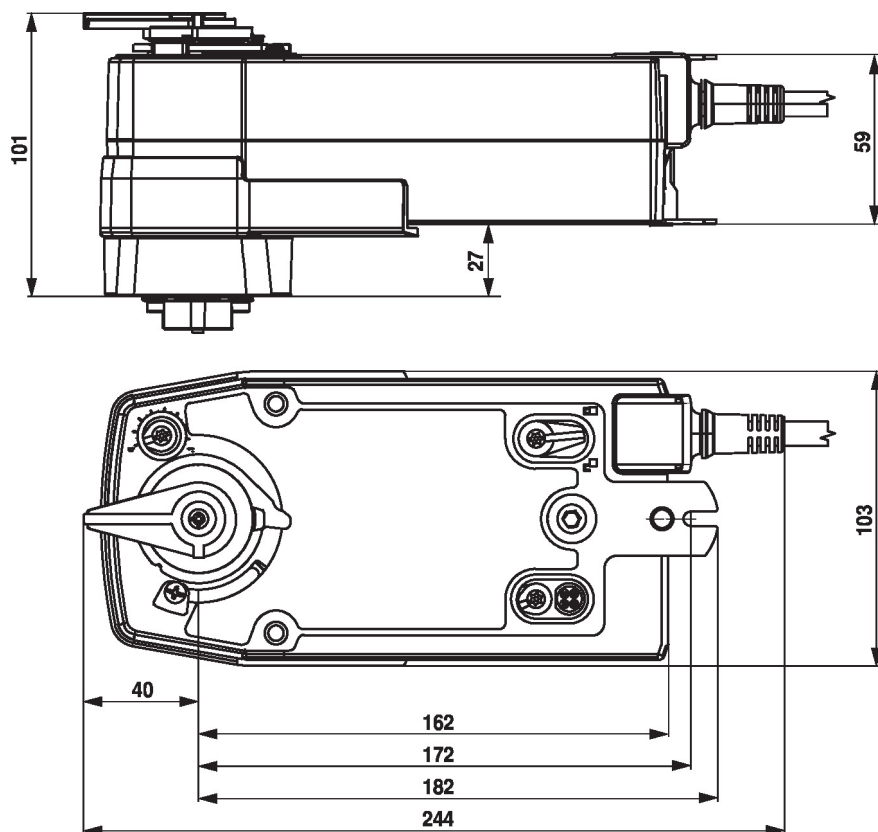
TCP/IP (Cloud) / BACnet IP / Modbus TCP avec consigne analogique (fonctionnement hybride)



Raccordement de capteurs actifs



Dimensions



Documentation complémentaire

- Remarques générales pour la planification du projet
- Instructions relatives au serveur Web
- Description de l'interface BACnet
- Description de l'interface Modbus
- Description de l'API du client