

Le servomoteur rotatif est conçu pour ajuster les registres dans les installations CVC, avec un temps de rotation de 60 à 120 secondes, un couple de 5 Nm et une commande à 2 ou 3 points, compatible avec des arbres de diamètre allant de 8 mm à 16 mm.

Caractéristiques



Informations générales	
Tension nominale	24 VAC/DC, 50/60 Hz
Plage de tension	19...29 VAC/DC
Consommation d'énergie du moteur)	1,5 W
Consommation d'énergie en mode veille)	1,0 W
Dimensionnement des câbles	2,5 VA
Commande	2-/3-point
Signal de retour	-
Interrupteur auxiliaire	-
Charge de contact	-
Point de commutation	-
Connexion du moteur	Bornes à vis 3 broches 0,5 à 1,5 mm

Données fonctionnelles	
Taille du registre	Jusqu'à environ 1m
Vitesse synchronisée	-
Direction de rotation	Sélectionné par interrupteur
Commande manuelle	Verrouillage du mécanisme désengagé par bouton-poussoir, réinitialisation automatique
Angle de rotation	0°...max. 95° peut être limité par des butées mécaniques réglables.
Temps de course	60...120 s / 90° (dépendant de la charge)
Niveau de puissance sonore	< 45 dB(A)
Accouplement d'arbre	Pince \diamond 8-12 mm / \varnothing 8-16 mm
Indication de position	Mécanique avec aiguille
Durée de vie	> 60 000 cycles (0°...95°...0°)
Sécurité	
Classe de protection	III (tension de sécurité très basse)
Degré de protection	IP 52 (port de câble vers le bas)
Type de montage de câble	-
CEM (Compatibilité électromagnétique)	CE (2014/30/EU)
Basse tension (Low Voltage Directive)	CE (2014/35/EU)
RoHS (Restriction of Hazardous Substances - Directive sur les substances dangereuses)	-
Mode de fonctionnement	Type 1 (EN 60730-1)
Tension d'impulsion nominale d'alimentation/commande	0,8 kV (EN 60730-1)
Degré de pollution de la commande	3 (EN 60730-1)
Température ambiante en fonctionnement normal	-30°C...+50°C

Fonctionnalité / Propriétés:

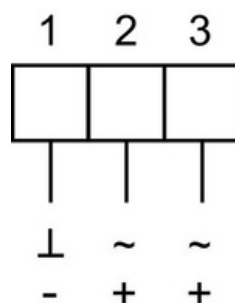
En mode 2 points, connectez l'alimentation aux bornes 1+2, et le servomoteur se déplace vers la position 1. Si la borne 3 est également connectée à l'alimentation, le servomoteur se déplace vers la position 0. En mode 3 points, connectez l'alimentation aux bornes 1+2, et le servomoteur se déplace vers la position 1. Si les bornes 1+3 sont connectées à l'alimentation, le servomoteur se déplace vers la position 0. Le servomoteur est à l'épreuve des surcharges, ne nécessite pas de commutateurs de fin de course et s'arrête automatiquement lorsque la butée de fin est atteinte.



Le montage direct se fait simplement sur l'arbre du registre à l'aide d'une pince, avec une protection contre la rotation grâce à un verrouillage anti-rotation inclus ou bien aux points de fixation prévus. Une commande manuelle est possible avec un bouton-poussoir à réinitialisation automatique (le mécanisme est désengagé tant que le bouton est enfoncé). Le commutateur de mode est un interrupteur DIP situé sous le capot, permettant de choisir entre:

- R / CW : direction de rotation à droite / dans le sens des aiguilles d'une montre
- L / CWW : direction de rotation à gauche / dans le sens inverse des aiguilles d'une montre.

Connecteur / remarque:



Remarques de sécurité:

****Connecter via un transformateur d'isolation de sécurité !****

- L'appareil ne doit pas être utilisé en dehors du champ d'application spécifié, notamment dans les avions
- Il ne peut être installé que par du personnel correctement formé.
- Toutes les réglementations légales ou les règlements émis par les autorités doivent être respectés lors du montage.
- L'appareil ne doit être ouvert que sur le site du fabricant.
- Les câbles ne doivent pas être retirés de l'appareil.
- Le câble de ce servomoteur ne peut pas être remplacé. Si le câble est endommagé, le servomoteur doit être mis au rebut.
- L'appareil ne doit pas être éliminé avec les déchets ménagers.
- Toutes les réglementations et exigences locales en vigueur doivent être respectées.
- Lors du calcul du couple nécessaire, il faut tenir compte des spécifications fournies par le fabricant du registre (section transversale, conception, emplacement d'installation) et des conditions de débit d'air.

Dessin technique:

