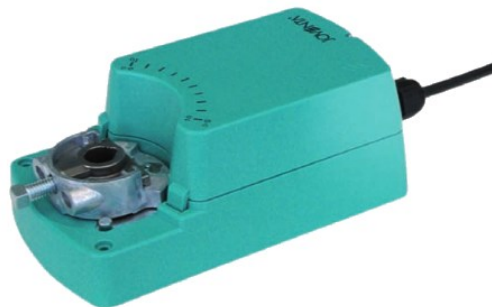


Servomoteurs

- En partenariat avec la société JOVENTA



Description

Les servomoteurs tout électriques de la série JO-VENTA VALVE ont été conçus pour actionner les vannes à boisseau sphérique Ball Valves. Ces servomoteurs sont assemblés aux vannes de type JV20... et JV30... avec le kit ZAK2.

Caractéristiques

- Signal de commande 0(2)...10 Vcc ou 0(4)...20 mA, avec point de départ et plage de travail réglables
- Possibilité de faire fonctionner jusqu'à 5 servomoteurs en parallèle
- Raccordement sur bornier à vis
- Assemblage sur Ball Valve simplifié avec l'adaptateur ZAK2
- Sélection du sens de rotation
- Asservissement manuel par bouton poussoir
- 2 contacts auxiliaires ajustables
- Arrêt automatique en fin de course (protection contre surcharge)
- Disponible en version personnalisée
- Conforme aux normes CE

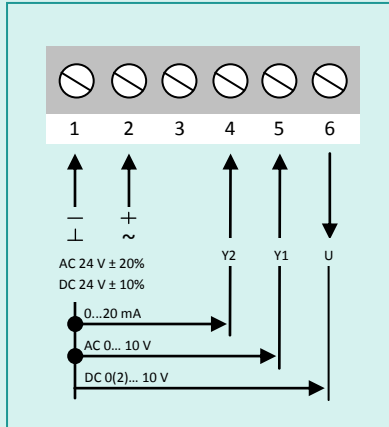
Codes articles

Sans protection thermique	Avec protection thermique
Code	Code
211102	211101
211104	211103
211106	211105
211108	211107
211110	211109
211112	211111
211114	211113
211116	211115

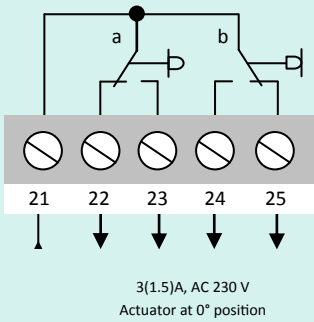
Spécification technique

Servomoteur	BMS1.1(S)
Couple	8 Nm
Temps de marche	30 s
Tension d'alimentation	24 V ca/cc
Fréquence	50-60 Hz
Consommation	
• En marche	2.5 W
• En fin de course	0.3 W
Dimensionnement	6.0 VA / 3.6 A @ 2 ms
Plage de travail Y	Ajustable
Signal de commande Y1	0(2)... 10 V cc
Résistance d'entrée Y1	Ri 250 Ω
Signal de commande Y2	0(4)... 20 mA
Résistance d'entrée Y2	Ri 388 Ω
Signal de positionnement U	0... 10 V cc
Résistance de charge	> 50 KΩ
Angle de rotation/Plage de travail	90° (93° mech.)
Angle de rotation/Limitation	Impossible
Contacts auxiliaires	
• Plage de réglage S1	3(1.5) A, 230 V ca
• Plage de réglage S2	5°... 85° < ajustable
Câble	1.0 m sans halogène
• Moteur	5 fils 1-2-4-5-6
• Contacts	5 fils 21-22-23-24-25
Durée de vie	60.000 rotations
Niveau sonore	45 dB (A)
Classe de protection	II
Degré de protection	IP 54
Fonctionnement	Type 1
Normes	
• Mécaniques	EN 60 529 / EN 60 730-2-14
• Electroniques	EN 60 730-2-14
• CEM Emissions	EN 50 081-1:92 / IEC 61000-6-3:96
• CEM Immunité	EN 50 082-2:95 / IEC 61000-6-2:99

Schéma de raccordement



Contacts Auxiliaires (S)



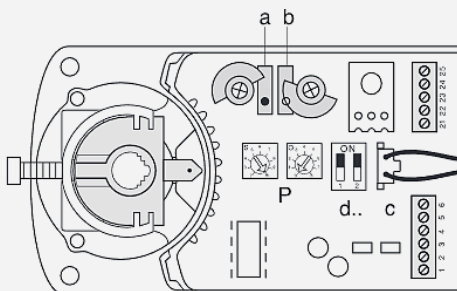
Réglage des contacts auxiliaires

Réglage d'usine (sens horaire) :

Contact **a** à 10°

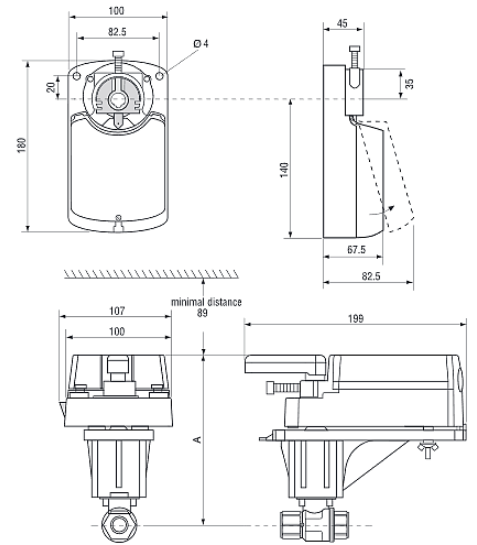
Contact **b** à 80°

La position des contacts auxiliaires peut être modifiée par la rotation manuelle des commutateurs **a** et **b**



Dimensions en mm

Type	A
DN15	160
DN20	160
DN25	162
DN32	173
DN40	177
DN50	182



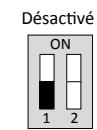
Réglage du signal de commande et du sens de rotation

Signal de commande Y1
Résistance d'entrée Ri 250 kΩ

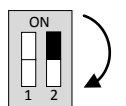
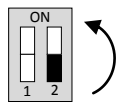
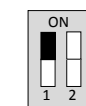
Signal de commande Y2
Résistance d'entrée Ri 388 kΩ

Signal de positionnement U
Résistance de charge > 50 kΩ

Microrupteur **d** Réglage auto
Microrupteur **c** Sens rotation



Activé



En déplaçant le microrupteur **d** sur la position ON, le réglage automatique du signal Y1 et Y2 est activé et s'adapte au point de départ et à la plage de travail déterminés

Le sens de rotation peut être changé en modifiant la position du microrupteur **c**

Réglage d'usine : rotation horaire

Réglage des signaux de régulation

Les potentiomètres **O** et **S** permettent de faire correspondre les signaux de commande Y1 et Y2 à n'importe quel régulateur

Exemple 1

Signal de commande Y1 fonctionnant entre 2...10 Vcc

Réglage : Point de départ **O** = 2 (= 2 V)
Plage de travail **S** = 8 (= 8 V)

Exemple 2

Signal de commande Y2 fonctionnant entre 6...18 mA

Réglage : Point de départ **O** = 3 (= 6 mA)
Plage de travail **S** = 6 (= 12 mA)

Point de départ **O**

Echelle O	0	1	2	3	4	5	6	7	8
	pour Y1 (Vcc)	0	1	2	3	4	5	6	7
pour Y2 (mA)	0	2	4	6	8	10	12	14	16

Point de départ **S**

Echelle S	2	3	4	5	6	7	8	9	10
	pour Y1 (Vcc)	2	3	4	5	6	7	8	9
pour Y2 (mA)	4	6	8	10	12	14	16	18	20