

DMS1.1 / DM1.1 / DML1.1
Servomoteurs PROPORTIONNELS 24 V ca/cc**Application**

La série de servomoteurs tout électriques pour clapets d'air JOVENTA STANDARD a été développée pour la motorisation de registres, dans les installations de Chauffage Ventilation Climatisation (C.V.C.) et les systèmes d'air conditionné.

Sa conception compacte et sa noix d'entraînement universelle, font de ce servomoteur JOVENTA un actionneur plein de ressources.

Particularités

- Commande 0(2)...10 V cc ou 0(4)...20 mA
- Plage de travail réglable
- Temps de marche indépendant de la charge
- Possibilité de faire fonctionner jusqu'à 5 servomoteurs en parallèle
- Connexion par bornier de raccordement à vis
- Montage simple et direct grâce à l'adaptateur universel pour les axes ronds de 10...20 mm Ø ou carrés de 10...16 mm de côté. L'axe doit avoir une longueur minimum de 48 mm.
- Sélection du sens de rotation
- Limitation de l'angle de rotation
- Asservissement manuel par bouton poussoir
- 2 contacts auxiliaires réglables
- Protection pour surcharge en fin de course
- Economie d'énergie en fin de course
- Servomoteurs disponibles en version personnalisée, avec 1 mètre de câble, etc...
- Conformés aux normes CE

Accessoires

- Kit de leviers ZK pour clapet
- Rotules ZKG

**Spécifications Techniques**

Servomoteur	DMS1.1(S)	DM1.1(S)	DML1.1(S)
Couple	8 Nm	16 Nm	24 Nm
Surface de volet*	1.5 m ²	3.0 m ²	4.5 m ²
Temps de marche OUVERT	30 s	80 s	125 s
Temps de marche FERME	30 s	80 s	125 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... 10 Vcc		
Résistance d'entrée Y1	Ri 250 Ω		
Signal de Commande Y2	0...20 mA		
Résistance d'entrée Y2	Ri 388 Ω		
Signal de Position U	0...10 Vcc		
Résistance de charge	> 50 k Ω		
Angle de rotation / Plage de travail	90° (93° mech.)		
Angle de rotation / Limitation	5°...85° par pas de 5°		
Contacts Auxiliaires	3(1.5) A, 230 V ca		
- Plage de Réglage S1	Ajustable entre 5°...85°		
- Plage de Réglage S2			
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		
Mode d'action	Type 1		
Conditions d'ambiance			
- En Fonctionnement	-20...+50 °C / IEC 721-3-3		
- En Stockage	-30...+60°C / IEC 721-3-2		
- Humidité	5...95% r.F. sans condensation		
Poids	1.1 Kg		
Service	Sans entretien		
Normes			
- Mécaniques	EN 60 529 / EN 60 730-2-14		
- Electronique	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		

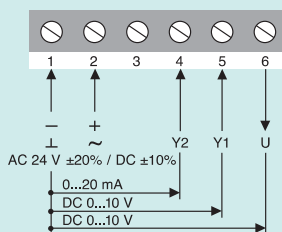
Attention : Merci de vérifier auprès du constructeur de clapet le couple nécessaire pour l'ouverture / fermeture.

Codes Articles

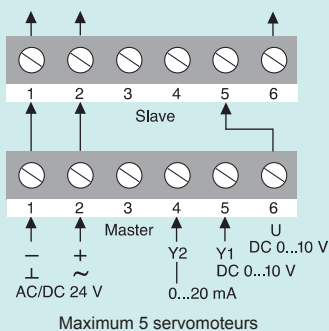
Références	Descriptions
DMx1.1	24 V ca/cc
DMx1.1S	24 V ca/cc, avec 2 contacts auxiliaires réglables

DMS1.1 / DM1.1 / DML1.1
Servomoteurs PROPORTIONNELS 24 V ca/cc

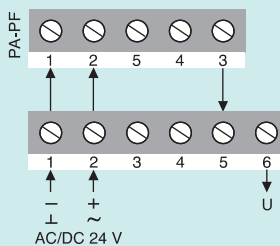
Schéma électrique



Raccordement en Parallèle



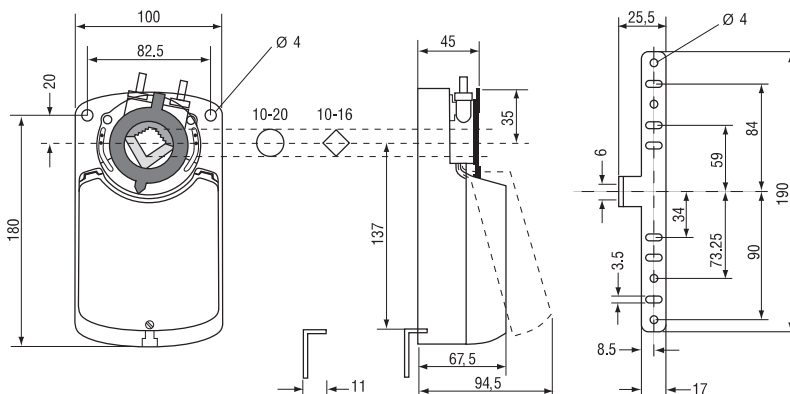
Positionneur PA / PF



Les servomoteurs DMxx peuvent également être commandés par un positionneur JOVENTA (PA / PF) et un signal de commande 0...10 Vcc.
Pour plus d'informations sur les positionneurs PA / PF merci de consulter la fiche 6.20.

Attention : 5 servomoteurs maximum peuvent être commandés en parallèle.

Dimensions en mm

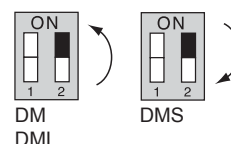
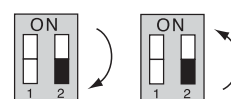
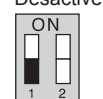


Réglage du Signal de Commande

Signal de commande Y1	0...10 V cc	Micro-rupteur d	Micro-rupteur c
Résistance d'entrée	Ri 250 kΩ	Auto-adaptation	
Signal de commande Y2	0...20 mA	Désactivé	
Résistance d'entrée	Ri 388 Ω		
Signal de Positionnement U	0...10 V cc	Activé	
Résistance de charge	> 50 kΩ		

En inversant le micro-rupteur **d** sur la position ON, le signal de commande Y1 ou Y2 sera adapté à l'angle de rotation choisi.

En inversant le micro-rupteur **c** le sens de rotation sera inversé.



Réglage du « Span and OFFSET »

Les potentiomètres **O** et **S** permettent d'adapter les signaux de commande Y1 et Y2 à n'importe quel type de régulateur.

Exemple 1

Le signal de commande Y1 fonctionne entre 2...10 V cc
Réglage : Point de départ **O** = 2
Plage de travail **S** = 8

Exemple 2

Le signal de commande Y2 fonctionne entre 6...18 mA
Réglage : Point de départ **O** = 3
Plage de travail **S** = 6

Point de Départ **O**

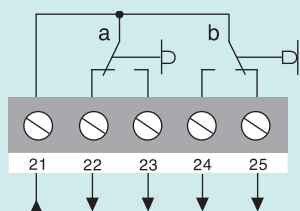
	Echelle O	0	1	2	3	4	5	6	7	8
	pour Y1 (V cc)	0	1	2	3	4	5	6	7	8
	pour Y2 (mA)	0	2	4	6	8	10	12	14	16

Plage de Travail **S**

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

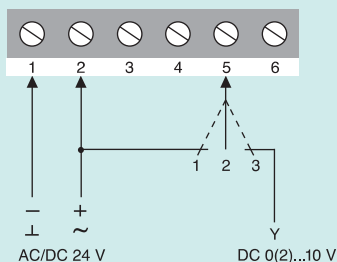
DMS1.1 / DM1.1 / DML1.1
Servomoteurs PROPORTIONNELS 24 V ca/cc

Contacts Auxiliaires (S)



3(1.5)A, AC 230 V
Servomoteur à la position 0°

Commande Manuelle



Le servomoteur DMxx peut être commandé manuellement quand la connexion est identique au schéma ci-dessus.

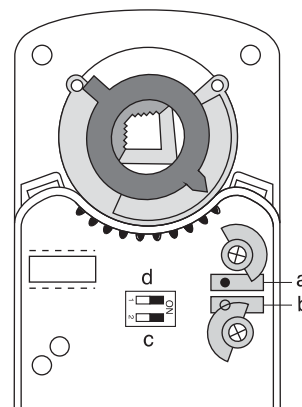
Position de l'interrupteur :

- 1 = Servomoteur marche vers 10 V
- 2 = Servomoteur marche vers 0(2) V
- 3 = Servomoteur marche vers le signal de commande du régulateur

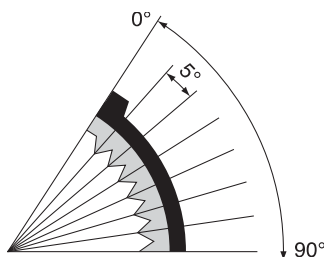
Réglage des contacts auxiliaires

Réglage d'usine :
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.

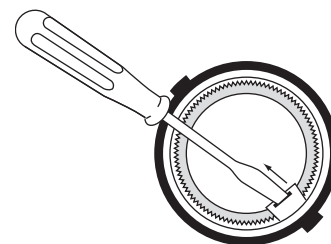


Limitation de l'angle de Rotation



L'angle de rotation peut être limité en déplaçant l'adaptateur par pas de 5°.

Déverrouillage de l'adaptateur



Le déverrouillage de l'adaptateur se fait à l'aide d'un tournevis en poussant le ressort.