

DMF1.06(S)

Servomoteurs à Ressort de Rappel - PROPORTIONNELS

**Application**

La série de servomoteurs électriques à ressort de rappel **JOVENTA RETOUR A ZERO**, a été spécialement développée pour la motorisation des opérations de sécurité des clapets d'air dans les installations Chauffage Ventilation Climatisation (C.V.C.), dans les systèmes d'air conditionné (anti-gel), des clapets de désenfumage et d'isolement. Quand le signal de commande est sous tension, le moteur actionne le clapet vers sa position opérationnelle, pendant que le ressort est comprimé. Si l'alimentation électrique est interrompue, l'énergie stockée dans le ressort actionnera immédiatement le clapet vers sa position de sécurité.

Le fonctionnement manuel est automatiquement interrompu lorsque le servomoteur est sous tension.

L'adaptateur universel est très pratique, il permet une limitation de l'angle de rotation.

**Particularités**

- Commande 0(2)...10 Vcc - ou 0(4)...20 mA avec une résistance non fournie
- Connexion électrique par câble sans halogène
- Possibilité de faire fonctionner en parallèle 5 servomoteurs
- Montage simple et direct grâce à l'adaptateur universel pour les axes ronds de 10...16 mm Ø ou carrés de 10...14 mm de côté. L'axe doit avoir une longueur minimum de 45 mm.
- Sélection du sens de rotation
- Limitation de l'angle de rotation
- 1 contact auxiliaire réglable (voir au dos pour le réglage)
- Protection pour surcharge en fin de course
- Economie d'énergie en fin de course
- Conformes aux normes CE



**Spécifications Techniques**

Servomoteur	DMF1.06(S)
<b>Couple</b>	6 Nm
<b>Surface de volet*</b>	1.1 m <sup>2</sup>
<b>Raccordement électrique</b>	
- <i>Commande Moteur</i>	4 fils - 1,2 m de câble sans halogène
- <i>Contact Auxiliaire</i>	3 fils - 1,2 m de câble sans halogène
<b>Temps de marche Moteur</b>	25...40 s
<b>Temps de marche Retour Ressort de Rappel</b>	35...90 s
<b>Tension d'alimentation</b>	24 V ca ± 25% 24 V cc ± 10%
<b>Fréquence</b>	50-60 Hz
<b>Consommation</b>	
- <i>En marche</i>	24 V ca = 12.0 VA
- <i>En marche</i>	24 V cc = 5.6 VA
- <i>En fin de course</i>	24 V ca = 5.0 VA
- <i>En fin de course</i>	24 V cc = 2.2 VA
<b>Dimensionnement</b>	12 VA
<b>Poids</b>	1.6 Kg
<b>Signal de Commande</b>	0...10 V cc / 2...10 V cc ajustable
<b>Signal de Positionnement</b>	0...10 V cc / 2...10 V cc
<b>Angle de rotation / Plage de travail</b>	90° (93° mech.)
<b>Angle de rotation / Limitation</b>	34,5°...90°
<b>Contact Auxiliaire</b>	5(2.9) A, 230 V ca
- <i>Plage de réglage</i>	0°...90°
<b>Durée de Vie</b>	60.000 rotations
<b>Niveau Sonore</b>	51 dB (A)
<b>Classe de Protection</b>	II
<b>Degré de Protection</b>	IP 42
<b>Mode d'action</b>	Type 1
<b>Conditions d'ambiance</b>	
- <i>En Fonctionnement</i>	-32...+60 °C / IEC 721-3-3
- <i>En Stockage</i>	-40...+85°C / IEC 721-3-2
- <i>Humidité</i>	5...95% r.F. sans condensation
<b>Service</b>	Sans entretien
<b>Normes</b>	
- <i>Mécaniques</i>	EN 60 529 / EN 60 730-2-14
- <i>Electronique</i>	EN 60 730-2-14
- <i>CEM Emissions</i>	EN 50 081-1:92 / IEC 61000-6-3:96
- <i>CEM Immunité</i>	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
DMF1.06	24 V ca/cc
DMF1.06 S	24 V ca/cc, avec 1 contact auxiliaire

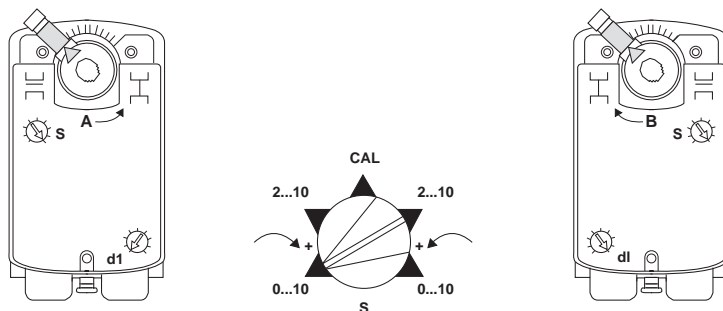
DMF1.06(S)

Servomoteurs à Ressort de Rappel - PROPORTIONNELS

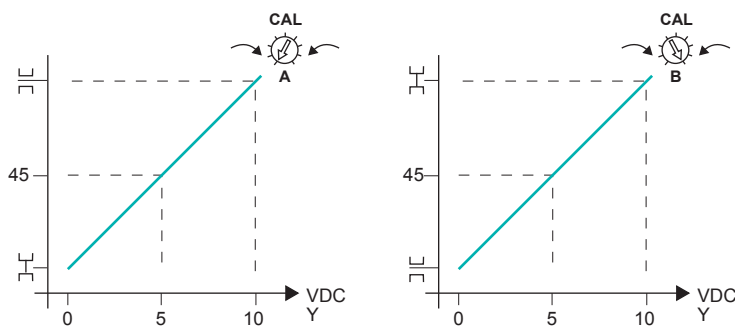
Ajustement du Signal de Position

- Le commutateur d1 permet de choisir le mode d'action et la plage de travail du signal de positionnement Y.
- Mode d'action 1  
Le volet s'ouvre avec croissance du signal de positionnement Y1 de 0(2) à 10 V.
- Mode d'action 1  
Action Directe «DA»
- Mode d'action 2  
Le volet s'ouvre avec décroissance de signal de positionnement Y1 de 10V à (2) 0 V
- Mode d'action 2  
Action inverse «RA»
- Signal de positionnement Y  
Tension : 0(2)...10V cc ou  
Courant : 0(4)...20 mA  
Attention : La résistance de 500Ω est montée à l'extérieur de l'appareil (voir schéma électrique).
- Ajustement d'usine  
Le servomoteur est livré avec le mode d'action 1 (DA) en 0...10 V cc
- Calibration  
Si on limite l'angle de rotation sur  $75^\circ$ , on a la possibilité avec le commutateur d1 sur la position CAL d'adapter le signal de positionnement Y sur l'angle de rotation choisi.
- Ajustement de la Calibration  
d1 sur la position 0...10 =  
Signal Y 0...10V pour  $90^\circ$   
d1 sur la position CAL =  
 $10V:90^\circ = 0.11V \times 75^\circ = 8.33V$   
d1 sur la position 2...10 =  
Signal Y 2...10V for  $90^\circ$  =  
d1 sur la position CAL =  
 $8V:90^\circ = 0.08V \times 75^\circ = 6.66V$

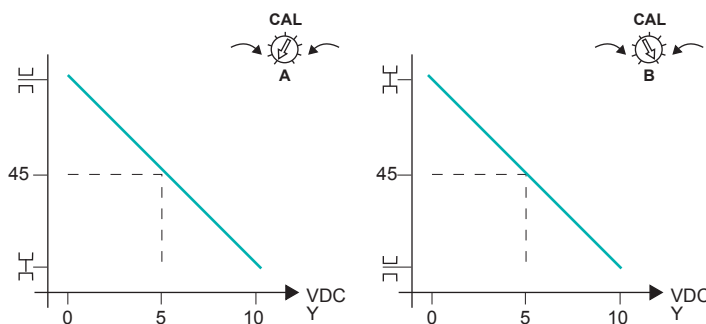
Réglage du signal de commande (Y)



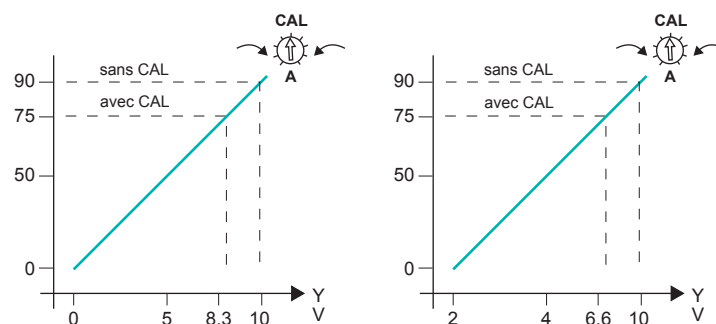
Action directe (DA ou CW)



Action inverse (RA ou CCW)



Ajustement de la calibration (CAL)

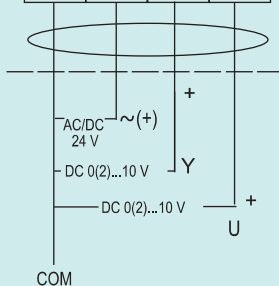


**DMF1.06(S)**  
**Servomoteurs à Ressort de Rappel - PROPORTIONNELS**

**Connexions Electriques**

DC 0(2)...10V Control

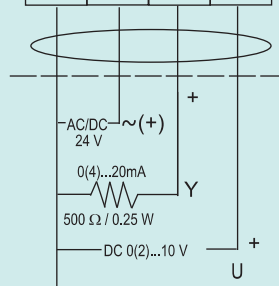
BLK	RED	GRY	ORN
1	2	3	4



COM

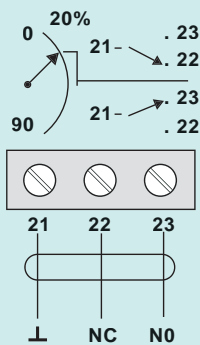
0(4)...20mA Control with External Resistor

BLK	RED	GRY	ORN
1	2	3	4



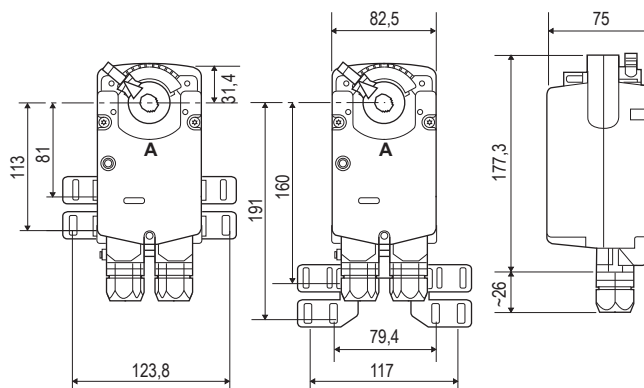
COM

**Contact Auxiliaire (S)**



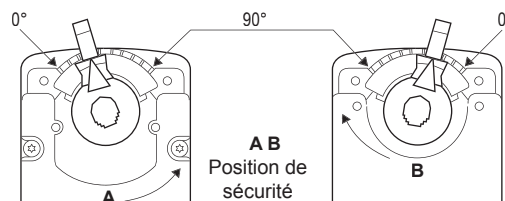
- 1 = Noir
- 2 = Rouge
- 3 = Gris
- 4 = Orange
- 21 = Gris/Noir
- 22 = Gris/Noir
- 23 = Gris/Gris

**Dimensions en mm**



**Changement du sens de rotation**

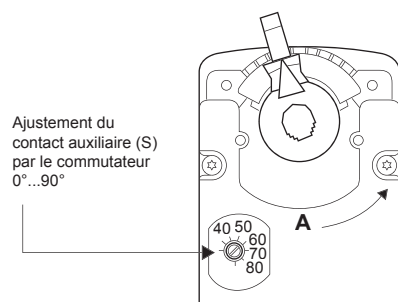
Le sens de rotation peut être inversé simplement en retournant le servomoteur et en renversant la noix d'entraînement.



**Réglage du contact auxiliaire**

Le contact auxiliaire peut se positionner de 0° à 90°.

La position du contact auxiliaire peut être changée manuellement dans n'importe quelle position en tournant le commutateur sur le boîtier.



**Limitation de l'angle de rotation**

La plage de travail de 90° peut être limitée mécaniquement en repositionnant l'adaptateur par pas de 5°. L'angle de rotation minimum est de 34,5°.

