

BMS1.1(S)

Servomoteur PROPORTIONNEL 24 V ca/cc pour Ball Valve

Application

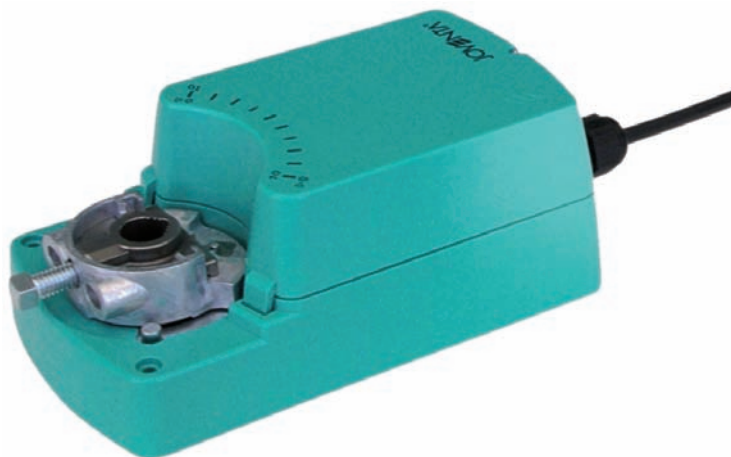
Les servomoteurs tout électriques de la série JOVENTA VALVE ont été conçus pour actionner les vannes à boisseau sphérique Ball Valves. Ces servomoteurs sont assemblés aux vannes de type JV20...et JV30... avec le kit ZAK2.

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

Pour l'assemblage Ball Valve - Servomoteur :

- JV... + BAS... ou BMS...

**Spécifications Techniques**

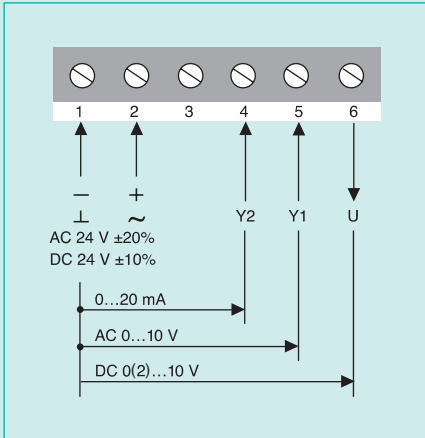
Servomoteur	BMS1.1(S)
Couple	8 Nm
Temps de marche	30 s
Tension d'alimentation	24 V ca/cc
Fréquence	50-60 Hz
Consommation	
- en marche	2.5 W
- en fin de course	0.3 W
Dimensionnement	6.0 VA / 3.6 A @ 2 ms
Plage de travail Y	Ajustable
Signal de Commande Y1	0(2)...10 Vcc
Résistance d'entrée Y1	Ri 250 Ω
Signal 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	3(1.5) A, 230 V ca
- plage de réglage S1	5°...85° < ajustable
- 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
Fonctionnement	Type 1
Conditions d'Ambiance	
- Température en fonctionnement	-20...+50 °C / IEC 721-3-3
- Température de 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
- 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

Codes articles

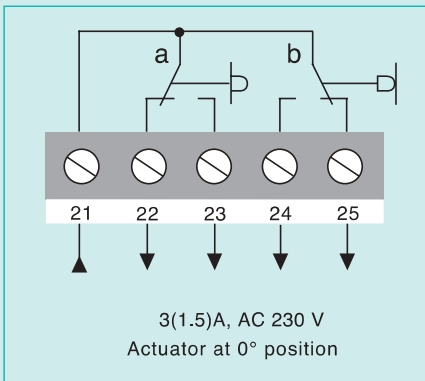
Références	Descriptions
BMS1.1	24 Vca/cc avec câble
BMS.1S	24 Vca/cc, avec 2 contacts auxiliaires et câble

BMS1.1(S)
Servomoteurs PROPORTIONNELS 24 Vca/cc pour Ball Valve

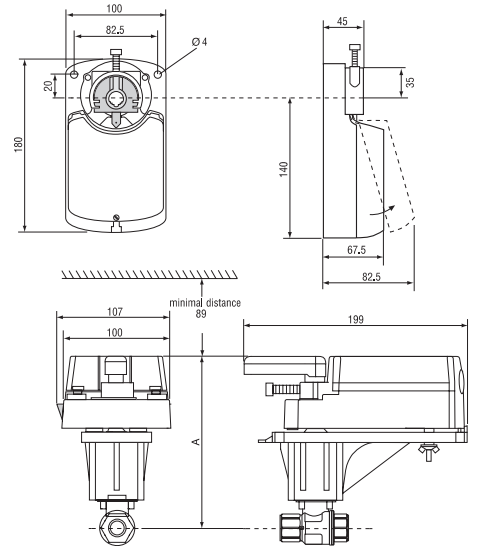
Schéma de raccordement



Contacts Auxiliaires (S)



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	DC 0...10 V Ri 250 kΩ	Microrupteur d Réglage auto	Microrupteur c Sens rotation
Signal de commande Y2 Résistance d'entrée	0...20 mA Ri 388 Ω	Désactivé	
Signal de positionnement U Résistance de charge	0...10 Vcc > 50 kΩ	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	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 (Vcc)	2	3	4	5	6	7	8	9	10
	pour Y2 (mA)	4	6	8	10	12	14	16	18	20

BMS1.1(S)
Servomoteurs PROPORTIONNELS 24 Vca/cc pour Ball Valve

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**.

