

Servomoteurs PROPORTIONNELS

Applications

Cette série de servomoteurs électriques a été conçue pour les clapets d'air dans les applications Chauffage Ventilation Climatisation (C.V.C.).

L'adaptateur universel de JOVENTA® est particulièrement pratique. Il permet une limitation de l'angle de rotation avec un indicateur de position.



Particularités

- Commande 0...10 V cc et 0...20 mA
- Temps de course indépendant de la charge
- Possibilité de faire fonctionner en parallèle 5 servomoteurs
- Borniers de raccordement à vis embrochables
- Adaptateur universel pour axe rond jusqu'à 16 mm ø, pour axe carré avec insert de 8, 10, 11, 12 mm (Z10DN...).
- L'axe doit avoir une longueur minimum de 48 mm.
- Choix du sens de rotation
- Limitation de l'angle de rotation
- Asservissement manuel possible par débrayage du bouton poussoir
- 2 contacts auxiliaires libres de potentiel en option (.S)
- Arrêt automatique en fin de course (protection pour surcharge)
- Consommation d'énergie réduite en fin de course
- Exécution spéciale pour clients OEM (personnalisation de boîtier, câble sans halogène...)
- Conformes aux normes CE

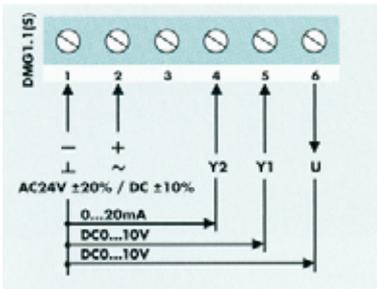
Sous réserve de modifications techniques

Type / Désignation / Spécifications techniques

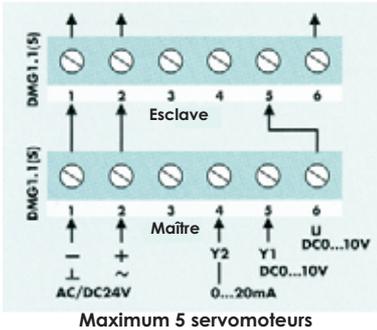
DMG1.1		Servomoteur 24 V ca/cc	
DMG1.1S		Servomoteur 24 V ca/cc avec 2 contacts auxiliaires	
SERVOMOTEUR		DMG1.1(S)	
COUPLE DE ROTATION		32 Nm	
SURFACE DE VOLET *		6 m ²	
TEMPS DE MARCHÉ MOTEUR		200 sec chrono	
TENSION D'ALIMENTATION		24 V ca/cc	
FRÉQUENCE		50-60 Hz	
CONSOMMATION :			
- EN MARCHÉ		2.5 W	
- EN FIN DE COURSE		0.3 W	
DIMENSIONNEMENT		4.5 VA / 3.6A@2ms	
POIDS		1.1 Kg	
SIGNAL DE COMMANDE	Y1	0...10 V cc	
SIGNAL DE COMMANDE	Y2	0...20 mA	
SIGNAL DE POSITIONNEMENT	U	0...10 V cc	
PLAGE DE TRAVAIL		90° (93° mech.)	
LIMITATION DE L'ANGLE		5°...85° par pas de 5°	
DURÉE DE VIE		60'000 rotations	
CONTACTS AUXILIAIRES		3(1.5)A, 24 V ca	
- PLAGE DE RÉGLAGE AJUSTABLE		5°...85°	
NIVEAU SONORE		45 dB(A)	
CLASSE DE PROTECTION		II	
DEGRÉ DE PROTECTION		IP 54 (câble en bas)	
ENTRÉE DU CÂBLE		Presse étoupe M 16 x 1.5	
PRINCIPE DE FONCTIONNEMENT		Type 1	
TEMPÉRATURE AMBIANTE		-20...+50°C / IEC 721-3-3	
TEMPÉRATURE DE STOKAGE		-30...+60°C / IEC 721-3-2	
HUMIDITÉ AMBIANTE		5...95% Hr	
SERVICE		Sans entretien	
NORMES		Mécanique	EN 60 529 / EN 60 730-2-14
		Electronique	EN 60 730-2-14
		CEM Emission	EN 50 081-1:92 / IEC 61 000-6-3:96
		CEM Immunité	EN 50 082-2:95 / IEC 61 000-6-2:99

* Attention : Merci de vérifier auprès du constructeur, le couple nécessaire pour l'ouverture et la fermeture du clapet.

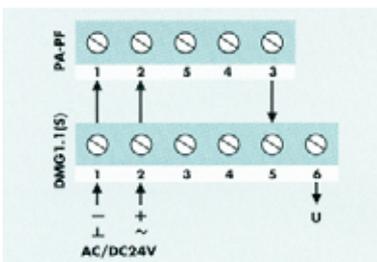
Schéma électrique



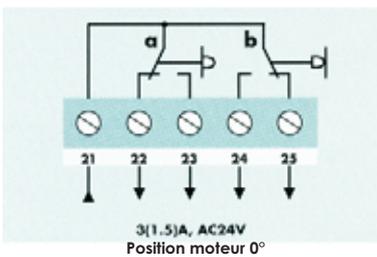
Connexion parallèle



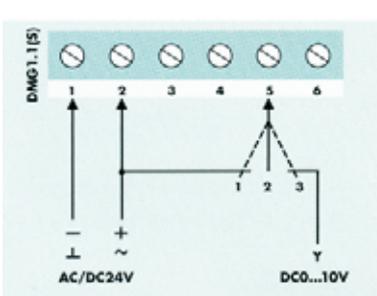
Positionneur



Contactauxiliaires (S)

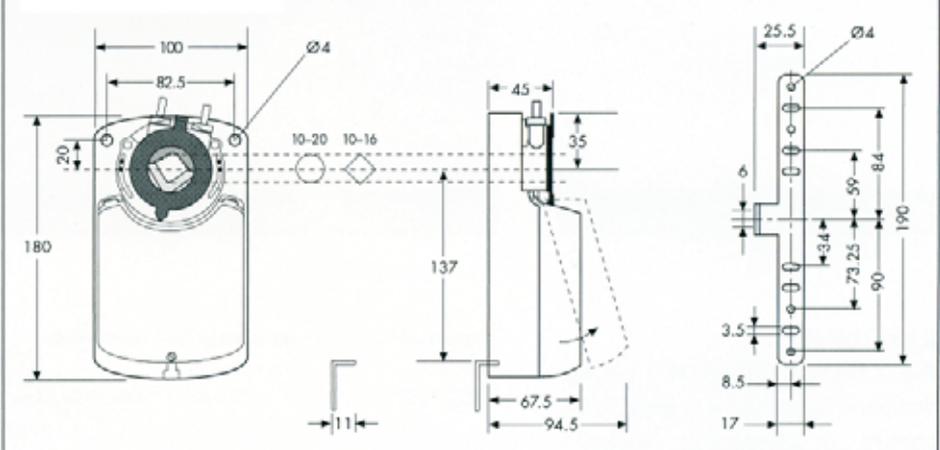


Commande manuelle



Pour montage et mise en service voir manuel 2.28

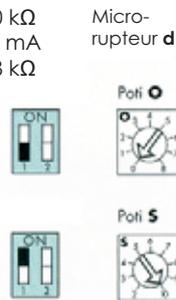
Dimensions en mm



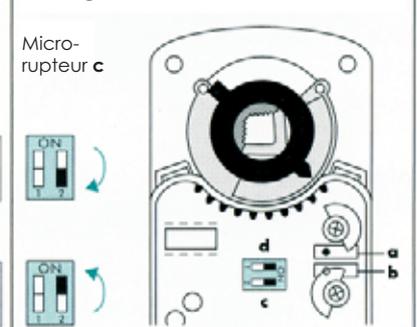
Réglage de signal de commande

Signal de commande Y1 0...10 Vcc
Résistance d'entrée Ri 250 kΩ
Signal de commande Y2 0...20 mA
Résistance d'entrée Ri 388 kΩ
Signal de positionnement U 0...10 Vcc
Résistance de charge > 50 kΩ

En inversant le micro-rupteur **d1** sur la position ON, le signal de commande Y1 ou Y2 s'adapte à l'angle de rotation choisi.



Changement du sens de rotation



Pour plus d'informations voir la fiche 5.50

Positionneur

Le servomoteur DMG1.1(S) peut aussi être contrôlé en utilisant un positionneur JOVENTA (PA-PF) avec un signal de commande 0...10 Vcc.

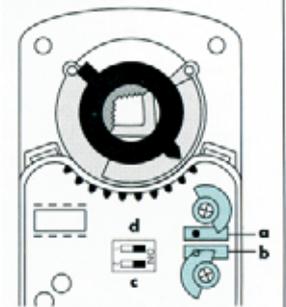
Pour plus d'informations sur les positionneurs PA et PF, merci de voir la fiche 6.20.

Attention :
5 servomoteurs maximum peuvent être contrôlés en parallèle.

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.



Commande manuelle

Le servomoteur DMG1.1(S) peut être commandé manuellement quand la connexion est identique au schéma de gauche.

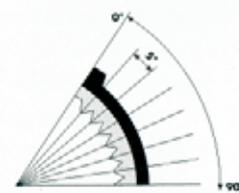
Position de l'interrupteur :
1 = Servomoteur marche vers 10 V
2 = Servomoteur marche vers 0(2) V
3 = Servomoteur marche vers le signal de commande du régulateur

Angle de rotation

L'angle de rotation (ou plage de travail) peut être limité, en déplaçant l'adaptateur par pas de 5°.

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

Limitation de l'angle de rotation



Déverrouillage de l'adaptateur

