

## 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 ou 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 de 10 à 20 mm  $\varnothing$ , pour axe carré de 10 à 16 mm de côté.
- 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 ajustables et 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

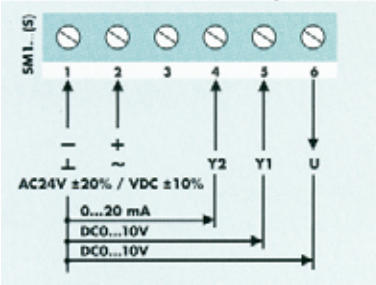
**Type / Désignation / Spécifications techniques**

<b>SM1.10</b>	Servomoteur 24 V ca/cc
<b>SM1.10S</b>	Servomoteur 24 V ca/cc avec 2 contacts auxiliaires
<b>SM1.12</b>	Servomoteur 24 V ca/cc
<b>SM1.12S</b>	Servomoteur 24 V ca/cc avec 2 contacts auxiliaires

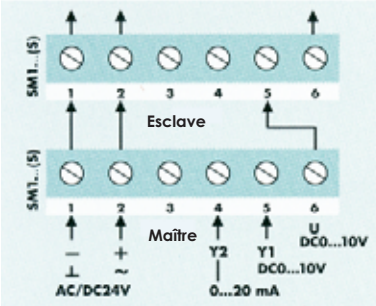
SERVOMOTEURS	SM1.10(S)	SM1.12(S)
COUPLE DE ROTATION	16 Nm	8 Nm
SURFACE DE VOLET *	3.0 m <sup>2</sup>	1.5 m <sup>2</sup>
TEMPS DE MARCHÉ MOTEUR	16 sec chrono	8 sec chrono
TENSION D'ALIMENTATION	24 V ca/cc	
FRÉQUENCE	50-60 Hz	
CONSOMMATION :		
- EN MARCHÉ	6.0 W	
- EN FIN DE COURSE	0.6 W	
DIMENSIONNEMENT	15.0 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

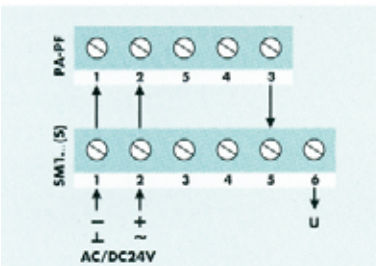


### Connexion parallèle

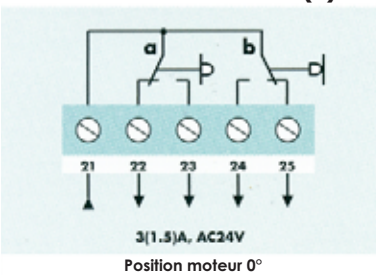


Maximum 5 servomoteurs

### Positionneur

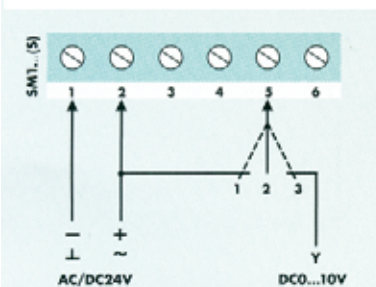


### Contacts auxiliaires (S)



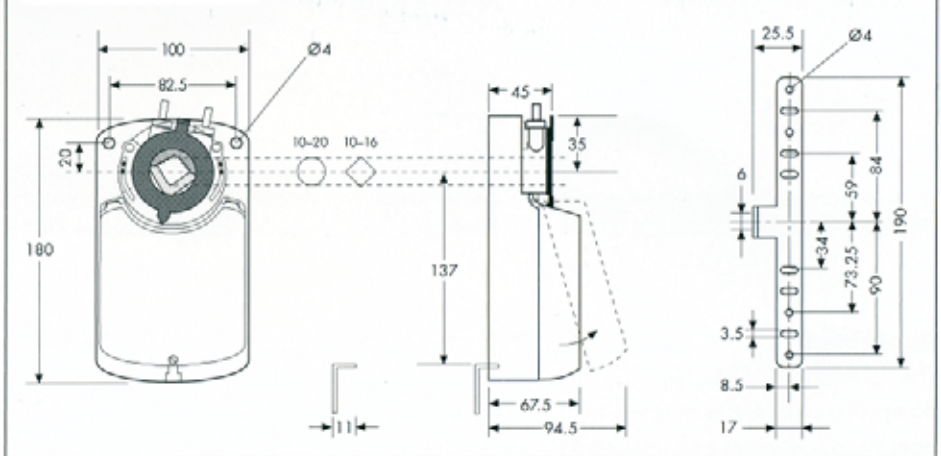
Position moteur 0°

### Commande manuelle



Pour montage et mise en service voir manuel 5.15

### Dimensions en mm

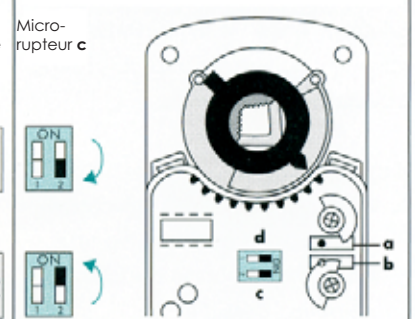


### Réglage de signal de commande

Signal de commande Y1 0...10 Vcc  
Résistance d'entrée Ri 200 kΩ  
Micro-rupteur **d** auto-adaptable  
Potentiomètre **p** pour signal Y  
Signal de commande Y2 0...20 mA  
Résistance d'entrée Ri 388 Ω  
Désactivé  
Signal de positionnement U 0...10 Vcc  
Résistance de charge > 50 KΩ  
Activé

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

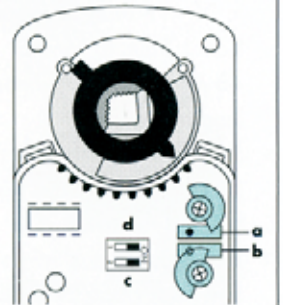
Les servomoteurs SM1...(S) peuvent aussi être contrôlés en utilisant un positionneur JOVENTA (PA-PF) avec un signal de commande 0...10 Vcc. Pour plus d'informations sur les positionneurs PA et PF, merci de voir la fiche 6.20.

**Attention :**  
5 servomoteurs maximum peuvent être commandés 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 SM1...(S) peut être commandé manuellement quand la connexion est identique au schéma de gauche.

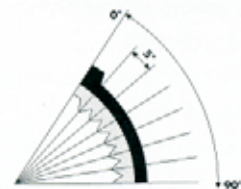
Position de l'interrupteur :  
1 = Servomoteur marche vers 10 V  
2 = Servomoteur marche vers 0(2) V  
3 = Servomoteur marche vers le signal de commande du régulateur

### 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

