

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

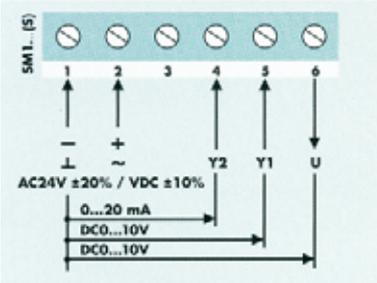
Sous réserve de modifications techniques

**Type / Désignation / Spécifications techniques**

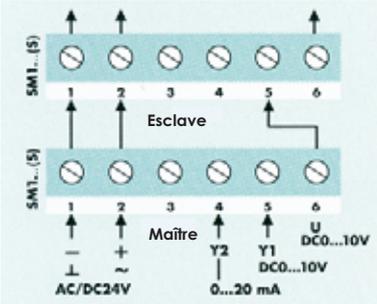
SM1.10	Servomoteur 24 V ca/cc	
SM1.10S	Servomoteur 24 V ca/cc avec 2 contacts auxiliaires	
SM1.12	Servomoteur 24 V ca/cc	
SM1.12S	Servomoteur 24 V ca/cc avec 2 contacts auxiliaires	
SERVOMOTEURS		
COUPLE DE ROTATION	SM1.10(S)	SM1.12(S)
	16 Nm	8 Nm
SURFACE DE VOLET *	3.0 m ²	1.5 m ²
TEMPS DE MARCHÉ MOTEUR	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

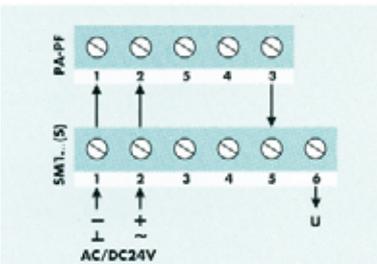


Connexion parallèle

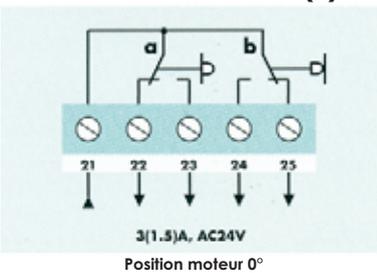


Maximum 5 servomoteurs

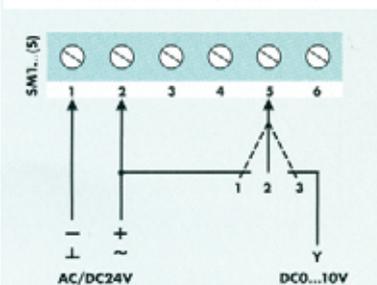
Positionneur



Contacts auxiliaires (S)

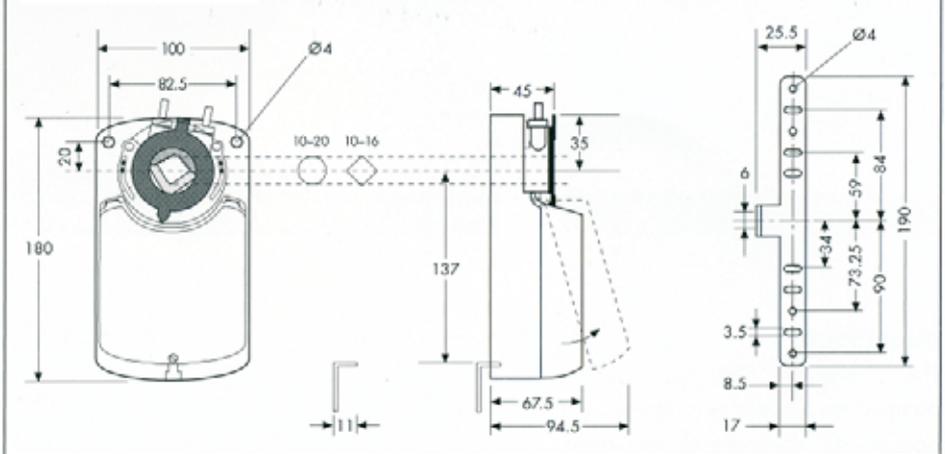


Commande manuelle



Pour montage et mise en service voir manuel 5.15

Dimensions en mm

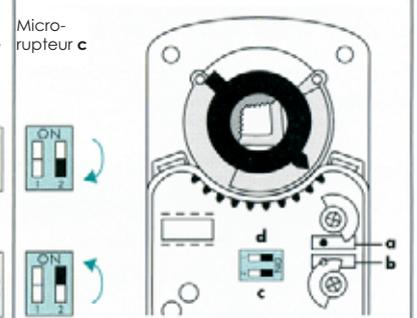


Réglage de signal de commande

Signal de commande Y1	0...10 Vcc	Micro-rupteur d auto-adaptable	Potentiomètre p pour signal Y
Résistance d'entrée	Ri 200 kΩ	Désactivé	Poti 0
Signal de commande Y2	0...20 mA	Micro-rupteur c	Poti 5
Résistance d'entrée	Ri 388 Ω	Activé	
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'adaptera à l'angle de rotation choisi.

Changement du sens de rotation



Pour plus d'informations voir la fiche 5.50

Positionneur

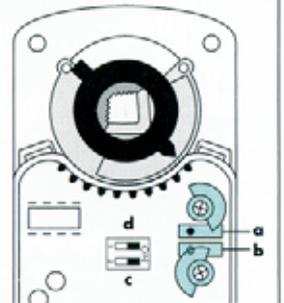
Les servomoteurs SM1...(S) peuvent aussi être contrôlés en utilisant un positionneur JOVENTA (PA-PF) avec un signal de commande 0...10 Vcc. Pour plus d'informations sur les positionneurs PA et PF, merci de voir la fiche 6.20.

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.

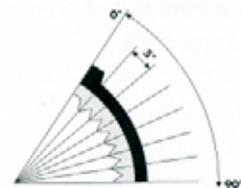
Position de l'interrupteur :
1 = Servomoteur marche vers 10 V
2 = Servomoteur marche vers 0(2) V
3 = Servomoteur marche vers le signal de commande du régulateur

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

