

Servomoteur SM93.120 24V

Montage et raccordement sur vannes mélangeuses Tempolec et LK Armatur de max. DN32 (5/4")



1. Montage

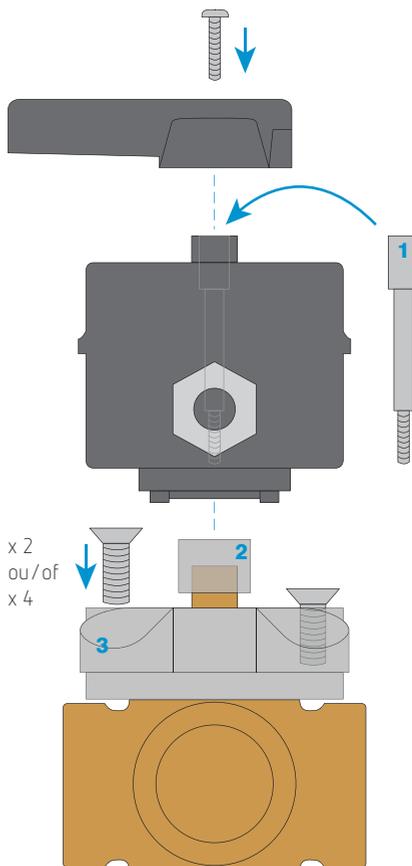
Pour plus de facilité, nous conseillons toujours de positionner le servomoteur sur mi-course (milieu de l'échelle graduée) avant de le monter sur la vanne également en position mi-course (voir repère sur l'axe de la vanne des figures à la page suivante).

- Pour positionner le servomoteur sur mi-course, appuyer sur le bouton de débrayage (1) et tourner le levier (2) pour que le repère de position (3) soit en face du milieu de l'échelle graduée.



Pour fixer le servomoteur ainsi positionné sur la vanne :

- enlever le levier manuel ou le bouton rotatif de la vanne ainsi que le repère de position sur les vannes LK Armatur
- enlever les bouchons en plastique bleu et rouge sur les vannes Tempolec
- fixer le support de montage sur la vanne (2 vis pour vannes Tempolec et 4 vis pour vannes LK Armatur)
- placer la pièce d'accouplement sur l'axe (attention : pour les vannes LK Armatur : 3W = 3 voies, 4W = 4 voies)
- fixer le moteur sur la pièce d'accouplement et utiliser la vis centrale adaptée (M4x75 pour vannes Tempolec et M5x64 pour vannes LK Armatur).

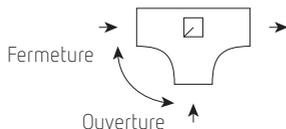


- | | |
|---|----------------------|
| 1 | vis de fixation |
| 2 | pièce d'accouplement |
| 3 | support de montage |

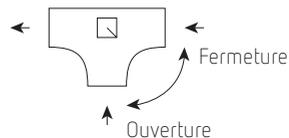
2. Vannes mélangeuses Tempolec en position mi-course

2.1. Vanne mélangeuse 3 voies

Avec chaudière
à gauche

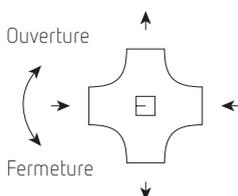


Avec chaudière
à droite

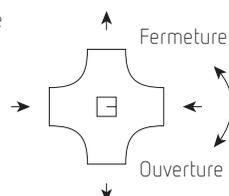


2.2. Vanne mélangeuse 4 voies

Avec chaudière
à gauche



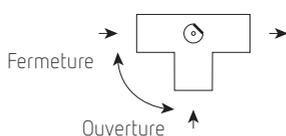
Avec chaudière à droite



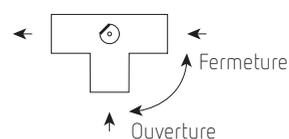
3. Vannes mélangeuses LK Armatur en position mi-course

3.1. Vanne mélangeuse 3 voies

Avec chaudière
à gauche

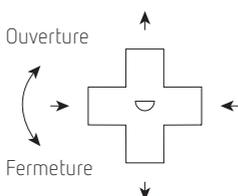


Avec chaudière
à droite

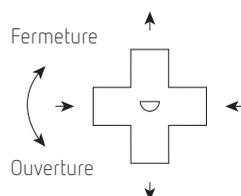


3.2. Vanne mélangeuse 4 voies

Avec chaudière
à gauche

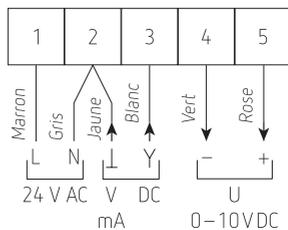


Avec chaudière
à droite



4. Raccordement électrique

- Après le montage du servomoteur sur la vanne et avant de refixer le levier manuel, enlever le couvercle du servomoteur
- Procéder au raccordement en utilisant le câble à 6 conducteurs de 0,5 mm²
- Raccorder l'alimentation 24 V AC sur les fils marron (L) et gris (N)
- Raccorder le signal de commande 0–10 V, 2–10 V, 0–20 mA ou 4–20 mA sur les fils jaune (–) et blanc (+)
- Utiliser éventuellement les fils vert (–) et rose (+) pour le rétrosignal 0–10 V



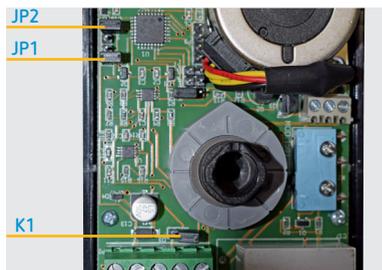
- Le câble peut être prolongé en évitant une juxtaposition avec des câbles 230 V.
- Utiliser des câbles de section suffisante pour garantir l'alimentation 24 V AC.

Remarque

A la mise sous tension ou après une disparition de tension, le moteur tourne dans le sens horlogique pour chercher la butée «0». Ensuite, il prend la position demandée par le signal de commande.

5. Positionnement des jumpers

5.1. Choix du signal d'entrée



0–10 V	2–10 V		0–20 mA	4–20 mA
<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	JP2	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	JP1	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	K1	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

■ = réglages d'usine

5.2. Choix de la durée et du sens de rotation



90°/60°		90°/120°
<input type="checkbox"/>	JP5	<input checked="" type="checkbox"/>
<input type="checkbox"/>	JP4	<input checked="" type="checkbox"/>
<input checked="" type="checkbox"/>	JP3	<input type="checkbox"/>

■ = réglages d'usine

6. Caractéristiques techniques

Alimentation	24 V AC 50 Hz
Consommation	5,6 VA
Impédance du circuit de commande	400 k Ω / 0–10 V ou 2–10 V 100 k Ω / 0–20 mA ou 4–20 mA
Angle de course	90°
Temps de course	60 ou 120 s
Rétrosignal	0–10 V
Couple	13 Nm
Température admissible	0 à 50 °C
Degré de protection	IP40
Presse-étoupe	M16
Poids	450 g