



DESCRIPTION

VA9208C

Moteur électromécanique 24V proportionnel (0-10V) pour contrôler les vannes d'équilibrage automatiques indépendant de la pression **EvoPICV** série 83.

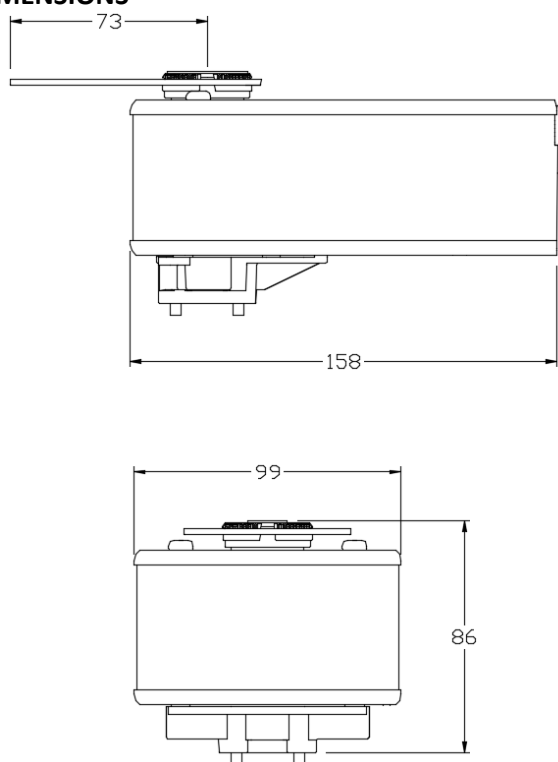
Avec dispositif de manœuvre manuel, indication de l'angle et câble de raccordement.

Montage réversible.

Moteur brushless pour garder la vitesse de rotation constante.

Le **système de retour à ressort** (spring return) fournit la couple nominale pour retourner la vanne à la position de départ, même si l'alimentation est hors service.

DIMENSIONS



Dimensions en mm

CARACTERISTIQUES TECHNIQUES

Type	Proportionnel 0(2)-10 V
Signal contrôle supplém.	0(4)-20 mA avec résistance 500 Ω*
Tension d'alimentation	24V AC/DC – 50/60 Hz
Puissance Absorbée	7.9 VA – Stand-by 5.5 VA
Rotation max	0 – 95°
Rétrocontrôle	0(2)-10V
Couple	8 Nm
Temps de cours	150 s – 95° alimenté ; 17÷25 s – 95° pas alimenté ; 90 s calibration
Cycle de vie	60.000
Plage température stockage	-40° / + 85°C (@)
Plage température ambiante	-40° / + 60° C (@)
Degré of protection	IP54 (NEMA 2)
Poids	1.6 kg
Câble de raccordement	1.2 m UL758 type AWM sans halogène avec 18 AWG, ferrets 6 mm
Raccordement à la vanne	F03, 9mm cadre, EN5211
Niveau de bruit	<35 dBA (running); <52 dBA (spring returning)

(@) no condensation

* ne pas fournie

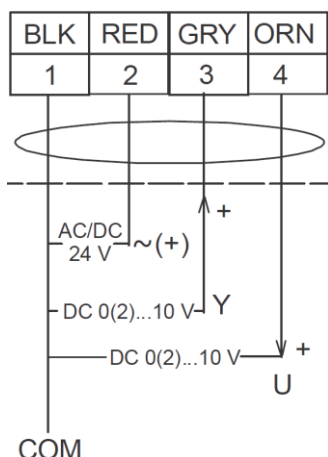
Les moteurs électromécaniques **VA9208C - 24V** sont utilisés pour réaliser des contrôles proportionnel, géré de la part de BMS qui utilisent des signaux de contrôle en tension 0(2)-10 V ou en courant 0(4)-20 mA, des installations chauffage/refroidissement où des vannes d'équilibrage **EvoPICV** sont utilisées; pour configurer correctement un préréglage pendant le démarrage, il faut placer l'accessoire de préréglage **081PR1**, qui est inclus dans les modèles **83PR1** et doit être commandé séparément dans les modèles **83JP**. Pour plus d'information sur le raccordement électrique, voir le paragraphe spécifique.

CERTIFICATIONS

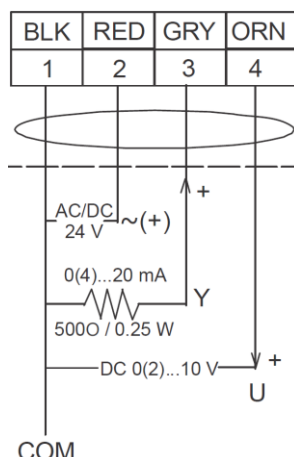


SCHEMA DE RACCORDEMENT

Raccordement signal contrôle 0(2) – 10 V



Raccordement signal contrôle 0(4) – 20 mA



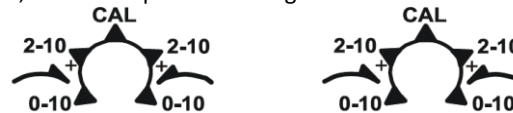
BLK	Noir
RED	Rouge
GRY	Gris
ORN	Orange

PARAMETRAGE

		Côté Montage	
		A	B
		CAL	CAL
		Signal Input	Switch sélection mode
		Augmente	
		Réduction	
		Position Rotation	
Direction	Feedback	0°*	15°
Action Directe	0-10 V	0.0 V	1.7 V
	2-10 V	2.0 V	3.3 V
Action Indirecte	0-10 V	10.0 V	8.3 V
	2-10 V	10.0 V	8.7 V

Les moteurs VA9208C ont un sélecteur extérieur de choix du mode d'exploitation pour calibrer, sélectionner la plage de contrôle et la direction d'actionnement. Ce sélecteur est atteignable par les deux côtés du moteur. Il est fourni configuré en Actionnement Direct (Direct Acting DA), plage 0-10 V. pour changer en Actionnement Indirect (Reverse Acting RA), tourner le sélecteur de DA à RA (voir l'image ci-contre). La plage du signal de contrôle est configurable entre 0-10 V ou 2-10 V.

Si la fonction CAL n'est pas utilisée, les deux plages sont divisées proportionnellement sur tout l'intervalle de rotation, de 0% à rotation 100%. Par exemple si le signal de contrôle est 0-10 V et la rotation de la vanne est limitée à 75°, la limite supérieure du signal atteindra 8.3 V.



* 0° est la position atteinte avec le retour à ressort

Fonction calibrage CAL

La fonction CAL permet au moteur de reconfigurer la plage choisie de signal de contrôle sur l'intervalle de rotation limité, de façon proportionnel. Le moteur garde la calibration même si l'alimentation électrique est perdue ou le raccordement électrique est retiré.

Suivre les indications ci-dessous pour effectuer la calibration du signal de contrôle :

- Lors du branchement électrique du moteur, placer le sélecteur en position CAL et le laisser approximativement pour 5 seconds. Le moteur commencera à tourner jusqu'à trouver les points de fin course.
- Placer le sélecteur sur la plage de contrôle souhaitée. Cette sélection peut être effectuée pendant la procédure de calibrage est en cours ou après son achèvement. La plage sélectionnée est divisée proportionnellement sur l'intervalle de rotation limité.

Noter: pendant le fonctionnement normal, si la course du moteur augmente à cause de l'usure des joints, la plage du signal est automatiquement reconfigurée sur l'intervalle augmenté avec des incréments d'environ 0.5°.

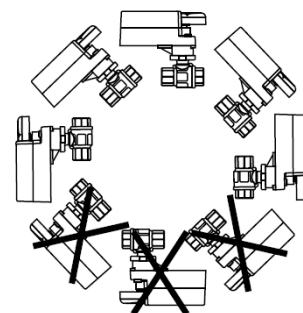
- Si la position de montage du moteur change ou si le raccordement mécanique est réglé, répéter les points 1 et 2 de façon à refaire à nouveau la fonction CAL.

Noter: le sélecteur doit rester au moins 2 seconds hors de la position CAL avant de réinitialiser la fonction même.

Noter: si le sélecteur est laissé en position CAL, le moteur marche avec plage 0-10 V en actionnement direct DA.

INSTALLATION

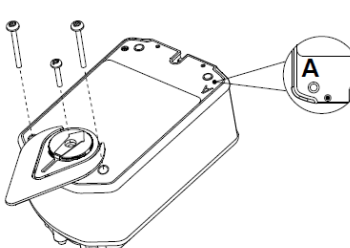
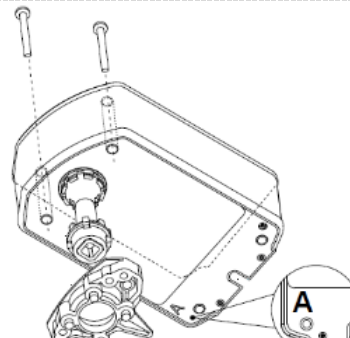
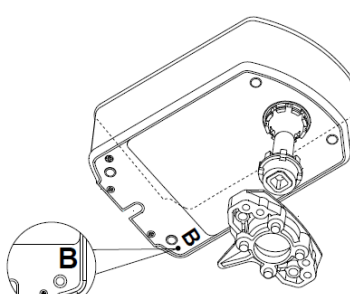
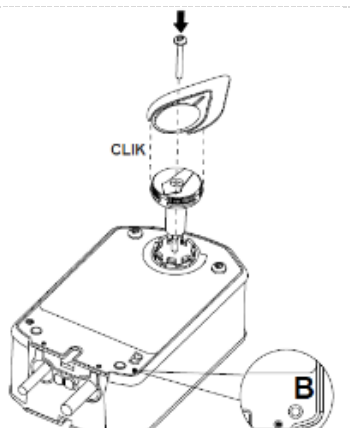
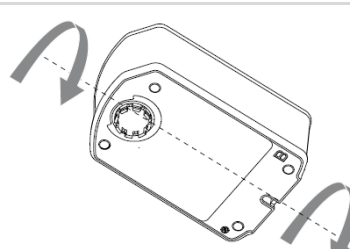
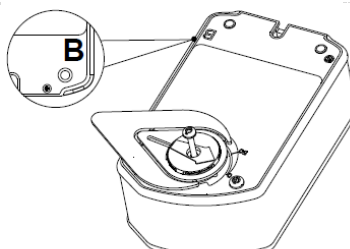
Il convient d'installer toujours le moteur électromécanique **VA9208C** dans une position de sécurité telle que des fuites potentielles n'affectent pas le bon fonctionnement du moteur. Donc il faut éviter n'importe quel montage à l'envers, comme montré par l'image ci-contre.



MONTAGE DU MOTEUR

Le moteur **VA9208C** peut être monté sur les vanne **EvoPICV série 83** sur les deux côté (montage réversible): son orientation est sélectionnable en fonction de la direction du retour à ressort. Avec le côté du moteur indiqué A vers le haut par rapport à la vanne le retour à ressort agit en sens antihoraire; avec le côté du moteur indiqué B vers le haut par rapport à la vanne le retour à ressort agit en sens horaire.

Le moteur **VA9208C** est délivré prêt pour être monté sur la vanne **EvoPICV série 83** avec côté B vers le haut (retour à ressort tourne en sens horaire), donc il y a le retour à ressort correct pour fermer la vanne **EvoPICV série 83** car la rotation est en sens horaire. **Il faut que le côté B soit placé vers le haut par rapport à la vanne (VANNE FERMÉE) et le sélecteur de la modalité de contrôle doit être en mode anti-horaire (Actionnement Direct DA).** Si par erreur le moteur est fourni avec le côté A vers le haut, le renverser suivant la procédure:

1.  Retirer les vis du côté A du moteur	4.  Placer l'outil de raccordement à la vanne sur le côté A
2.  Retirer l'outil de raccordement à la vanne du côté B du moteur	5.  Encastrer l'indicateur de la position sur le côté B du moteur
3.  Renverser le moteur	6.  Monter le moteur VA9208 sur la vanne EvoPICV série 83 FERMÉE avec le côté <u>B vers le haut par rapport à la vanne.</u> Raccorder électriquement.

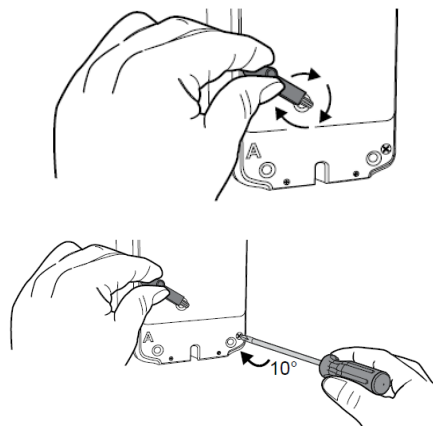
L'image ci-dessous montre le moteur **VA9208** correctement monté sur la vanne **83PR1**.



MANŒUVRE MANUEL

Si il faut effectuer une ouverture manuel de la vanne, suivre la procédure ci-dessous:

1. Retirer l'alimentation électrique
2. Insérer une clé Allen (clé hexagonale) dans le point spécifique indiqué sur le côté du moteur
3. Tourner la clé dans le sens indiqué sur le moteur (voir image ci-contre)
4. La manœuvre manuelle doit tourner de la position du retour à ressort jusqu'à la position de fin course. La couple augmente vers la fin de la course. Ne pas forcer plus de la fin course.
5. En bloquant la clé de manœuvre, tourner de 10° la vis de blocage rouge pour verrouiller le moteur en place (voir image ci-contre)



Pour déverrouiller la tige d moteur, tourner la manœuvre légèrement dans le sens indiqué par la flèche. Si le moteur est alimenté, le système de blocage de la manœuvre manuel se déverrouille automatiquement.