



Caractéristiques & Avantages:

- Indication de position
- Sans entretien
- Limites de rotation réglable manuellement
- Rotation réversible
- Commande manuelle

Présentation technique

La gamme de servomoteurs VA-05 s'alimente en 24Vca/cc ou 230Vca en fonction du modèle. Ils sont disponibles avec une entrée de signal de commande TOR, flottant (régulation 3 points) ou proportionnel et différents couples nominaux. Toutes les unités peuvent être dotées de contact(s) auxiliaire(s) en option.

Le sens de rotation peut être inversé. Le servomoteur est protégé contre les surcharges, ne requiert pas de contact de fin de course et s'arrête automatiquement en butée.

Références

VA-05A-24	Servomoteur de registre 5nm 24 Vca/cc 5Nm TOR ou 3 points
VA-05A-24S	Servomoteur de registre 5nm 24 Vca/cc 5Nm TOR rien ou 3 points avec contacts auxiliaires
VA-05A-230	Servomoteur de registre 5nm 230 Vca 5Nm TOR ou 3 points
VA-05A-230S	Servomoteur de registre 5nm 230 Vca 5Nm TOR ou 3 points avec contacts auxiliaires
VA-05M-24	Servomoteur de registre 5nm 24 Vca/cc 5Nm proportionnel

Caractéristiques

Alimentation:	
VA-05x-24	24 Vca (50/60Hz) 24 Vcc ±20%
VA-05x-230	85-265 Vca (230 V nominal)
Consommation de puissance maximale:	
VA-05A-24	1 W
VA-05M-24	1,5 W
VA-05A-230	1,5 W
Raccordement	bornier 0.5 to 1.5mm ²
Angle de rotation	95° Max.
Temps de marche	60 to 120s @ 90°
Accouplement de clapet:	
carré	8-12 mm
rond	8-16 mm
Taille de clapet	Jusqu'à 1m ² environ
Protection	IP42
Capacité de contacteur aux.:	SPDT 5(2,5)A @250 Vca
Durée de vie	>60000 cycles (0°-95°-0°)
Plages de fonctionnement:	
Température	-30 à +50°C
RH	5 à 95% RH
Classe de protection	
VA-05x-24	III
VA-05x-230	II
Conformité	CE
Pays d'origine	Allemagne



Versions 24 Vca/cc

Les produits cités dans cette fiche technique sont compatibles aux exigences des directives de l'UE : 2014/30/EU

Versions 230 Vca

Les produits cités dans cette fiche technique sont compatibles aux exigences des directives de l'UE : 2014/30/EU et 2014/35/EU

Directive DEEE:



A la fin de vie de ce produit, veuillez en disposer selon la législation locale.
Ne pas le jeter avec les ordures ménagères.

Installation

1. Vérifiez que le câble d'alimentation est débranché avant toute intervention sur le servomoteur.
2. Fixer le servomoteur à l'axe du clapet en serrant l'écrou de la bande de serrage à la main.
3. Le servomoteur se fixe sur le dispositif anti-giratoire. Celui-ci est à l'arrière du boîtier, et se détache afin d'être fixé, à l'avance, sur la surface où le servomoteur doit être placé.
4. Mettre le servomoteur en position fermée. A l'aide du bouton poussoir de la commande manuelle, tourner jusqu'à ce que le servomoteur soit en place puis serrer la bande de serrage.
5. Si le registre n'a pas de butée fixe, l'angle de rotation est ajustable mécaniquement en repositionnant les butées réglables.
6. Dévisser la vis sur le couvercle du servomoteur, lever le couvercle et fixer le câblage au bornier en laissant un peu de jeu à l'intérieur de l'unité. Placer le soulagement de traction fourni autour du câble en pressant jusqu'à ce qu'il s'enclique, puis l'insérer dans l'emplacement prévu à cet effet dans le boîtier.
7. S'assurer que le voltage est dans les limites de la plage de tolérance spécifiée. Replacer le couvercle après avoir effectué les connexions électriques.

Modes de fonctionnement et raccordements

TOR

En connectant l'alimentation électrique aux bornes 1 et 2, et en plaçant l'interrupteur de direction de rotation sur 'R', le servomoteur se déplace sur la position 1. Si tous les bornes (1,2, et 3) sont alimentés, le servomoteur se déplace sur la position 0.

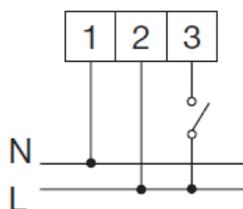
3-points.

En connectant l'alimentation électrique aux bornes 1 et 2, et plaçant l'interrupteur de direction de rotation sur 'R', le servomoteur se déplace sur la position 1. Si l'alimentation est interrompue, le servomoteur reste sur la position actuelle. Si tous les bornes (1,2, et 3) sont alimentés, le servomoteur se déplace sur la position 0.

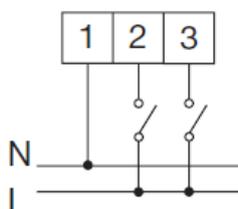
Proportionnel.

En connectant l'alimentation électrique aux bornes 1 et 2, et le signal de référence appliquée au terminal 3 de 0(2) ... 10 Vcc, déplace le servomoteur sur la position spécifiée. La position réelle du clapet (0 ... 100%) est transmise par un signal de retour (U) vers le terminal 4 au cas où il est nécessaire de communiquer le signal avec d'autres servomoteurs.

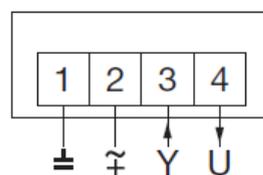
TOR



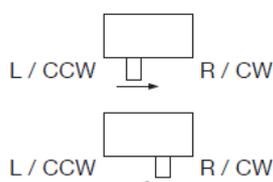
3-Points



Proportionnel



Commutateur rotatif (modèle TOR & 3-point)



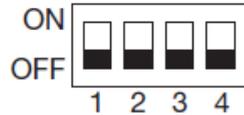
	L / CCW	R / CW
TOR		
CW (0 to 90°)	1, 2 + 3	1, 2
CCW (90 to 0°)	1, 2	1, 2 + 3
3-Point		
CW (0 to 90°)	1, 3	1, 2
CCW (90 to 0°)	1, 2	1, 3

Modes de fonctionnement et raccordements (suite)

Commutateur DIP pour le sens de rotation et type de signal (modèle proportionnel)

Par défaut, tous les commutateurs sont réglés sur « OFF ».

- 1- Plage du signal de sortie
- 2- Type de signal de commande
- 3- Sens de rotation
- 4- Réglage de la plage d'angle



SENS DE ROTATION

Le réglage d'usine du sens de rotation est dans le sens des aiguilles d'une montre.

Il peut être réglé par le commutateur DIP 3.

SIGNAL DE SORTIE (Y)

Le signal de sortie (pour l'angle calibré Y) peut être réglé par le commutateur DIP 1 and 2.

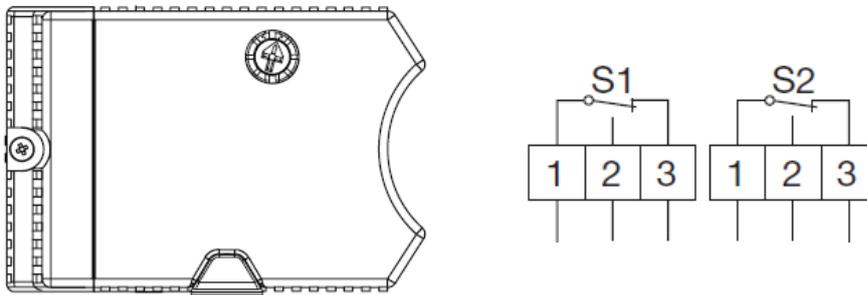
REGLAGE DE LA PLAGE D'ANGLE : > 30°

- 1 - Mettre le servomoteur sous tension
- 2 – Régler les butées mécaniques
- 3 – mettre le commutateur 4 sur ON, puis retourner sur OFF
- 4 – le servomoteur commence le processus de réglage de la plage d'angle (60-120s)
- 5 – Y représente alors l'angle calibré

	OFF	ON
Sens de rotation		
Clockwise (0 to 90°)	3	-
Counter clockwise (90 to 0°)	-	3
Signal de sortie (Y)		
2 à 10 Vcc (standard)	1,2	-
0 à 10 Vcc	2	1
4-20 mA	1	2
0 à 20 mA	-	1.2

Réglage des contacts auxiliaires

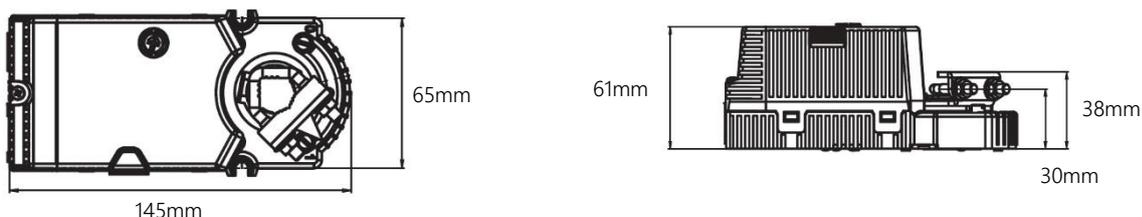
L'échelle du bouton de réglage correspond à un pourcentage de la graduation, de 0 ° à 90 °.



1) Le bouton de réglage est fixé sur "0": Arrêter le servomoteur et choisir la position de commutation requise en tournant le bouton vers la droite ; par exemple 2 = 20%

2) Le bouton de réglage est fixé sur "1". Arrêter le servomoteur et choisir la position de commutation requise en tournant le bouton vers la gauche; par exemple 8 = 20%

Dimensions



Bien que tous les efforts ont été faits pour assurer l'exactitude des informations dans ce document, Sontay se dégage de toute responsabilité en cas de dommages matériels, humains et financiers. La présente fiche technique est sujette à des améliorations et est susceptible d'être modifiée sans préavis.