

**BAS1.(S) / BAS2.(S)
Servomoteur 2 et 3 POINTS pour Ball Valve**
Application

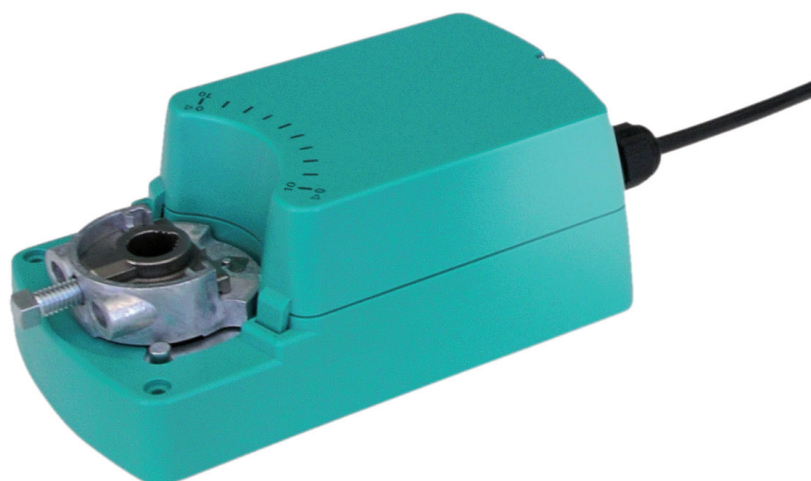
Les servomoteurs tout électriques de la série **VANNES** ont été conçus pour actionner les vannes à boisseau sphérique **BALL VALVE**. Ces servomoteurs sont assemblés aux vannes de type JV20... et JV30... avec le kit ZAK2.

Caractéristiques

- Signal de commande TOUT OU RIEN (2 points) ou FLOTTANT (3 points)
- Temps de marche indépendant de la charge
- Possibilité de faire fonctionner jusqu'à 5 servomoteurs en parallèle
- Fourni avec 1 m de câble sans halogène
- Raccordement sur bornier à vis possible
- Assemblage sur Ball Valve simplifié avec l'adaptateur ZAK2
- Sélection du sens de rotation
- Asservissement manuel par bouton poussoir
- 2 contacts auxiliaires ajustables
- Arrêt automatique en fin de course (protection pour surcharge)
- Disponible en version personnalisée
- Conforme aux normes CE

Pour l'assemblage Ball Valve - Servomoteur :

- JV... + BAS... ou BMS...


Spécifications Techniques

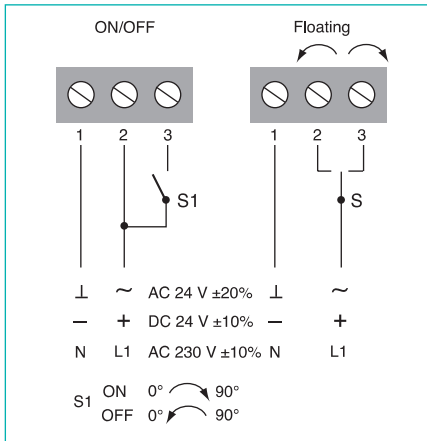
Servomoteur	BAS1.(S)	BAS2.(S)
Couple	8 Nm	
Temps de marche	30 s	
Tension d'alimentation	24 V ca/cc	230 V ca
Fréquence	50-60 Hz	
Consommation		
- en marche	2.5 W	3.0 W
- en fin de course	0.5 W	
Dimensionnement	5.0 VA / 3.4 A @ 2 ms	3.6 VA / 0.25 A @ 2 ms
Signal de Commande	2 / 3 POINTS	
Signal de positionnement	Aucun	
Angle de rotation / Plage de travail	90° (93° mec.)	
Angle de rotation / Limitation	Impossible	
Contacts auxiliaires	3(1.5) A, 230 V ca	
- plage de réglage S1	5°...85° < ajustable	
- plage de réglage S2		
Câble		
- Moteur	1.0 m sans halogène 3 fils 1-2-3	
- Contacts	5 fils 21-22-23-24-25	
Durée de vie	60.000 rotations	
Niveau Sonore	45 dB (A)	
Classe de Protection	II	
Degré de Protection	IP 54	
Fonctionnement	Type 1	
Conditions d'Ambiance		
- Température en fonctionnement	-20...+50 °C / IEC 721-3-3	
- Température de Stockage	-30...+60°C / IEC 721-3-2	
- Humidité	5...95% r.F. sans condensation	
Poids	1.1 Kg	
Service	Sans entretien	
Normes		
- Mécaniques	EN 60 529 / EN 60 730-2-14	
- Electroniques	EN 60 730-2-14	
- CEM Emissions	EN 50 081-1:92 / IEC 61000-6-3:96	
- CEM Immunité	EN 50 082-2:95 / IEC 61000-6-2:99	

Codes articles

Codes	Descriptions
BAS1	24 V ca/cc avec câble
BAS1.S	24 V ca/cc avec 2 contacts auxiliaires et câble
BAS2	230 V ca avec câble
BAS2.S	230 Vca avec 2 contacts auxiliaires et câble

BAS1.(S) / BAS2.(S) Servomoteur 2 et 3 POINTS pour Ball Valve

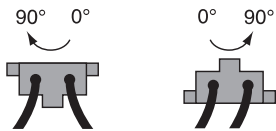
Schéma de raccordement



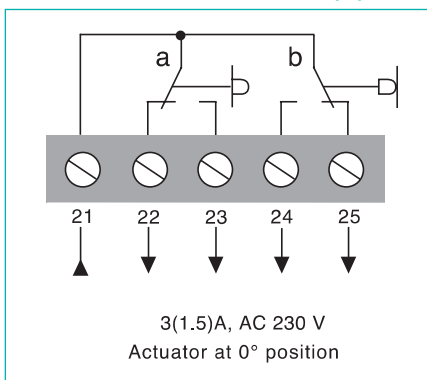
Changement du sens de rotation

Le sens de rotation peut être changé en inversant le plug **c**.

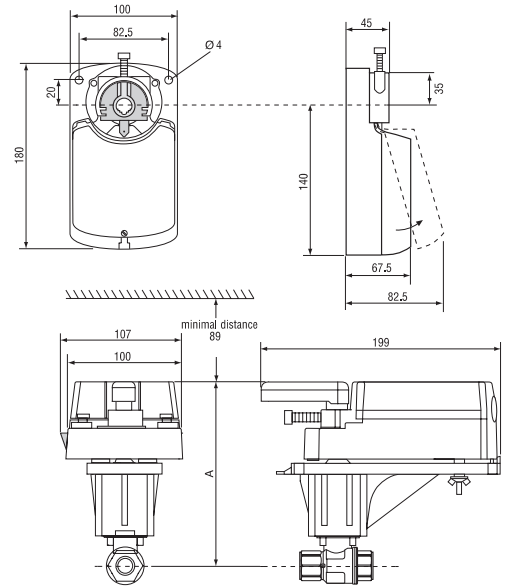
Réglage d'usine :



Contacts Auxiliaires (S)



Dimensions en mm

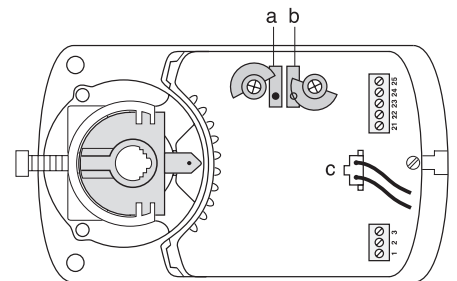


Type	A
DN15	160
DN20	160
DN25	162
DN32	173
DN40	177
DN50	182

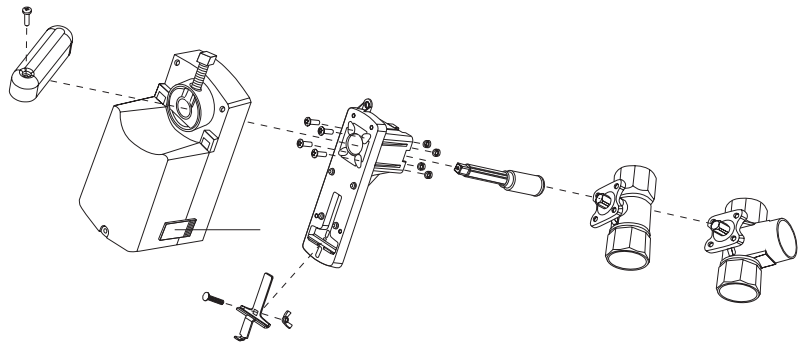
Réglage des contacts auxiliaires

Réglage d'usine (sens horaire) :
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**.



Assemblage Servomoteur - Ball Valve



BMS1.1(S)

Servomoteur PROPORTIONNEL 24 V ca/cc pour Ball Valve

Application

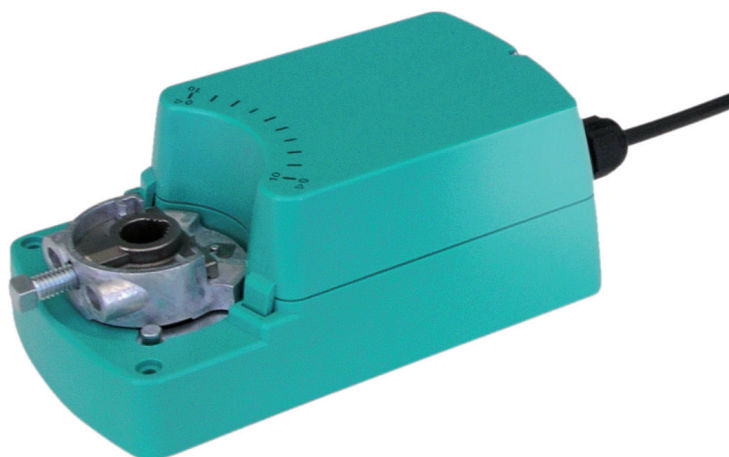
Les servomoteurs tout électriques de la série **VALVE** ont été conçus pour actionner les vannes à boisseau sphérique Ball Valves. Ces servomoteurs sont assemblés aux vannes de type JV20...et JV30... avec le kit ZAK2.

Caractéristiques

- Signal de commande 0(2)...10 Vcc ou 0(4)...20 mA, avec point de départ et plage de travail réglables
- Possibilité de faire fonctionner jusqu'à 5 servomoteurs en parallèle
- Raccordement sur bornier à vis
- Assemblage sur Ball Valve simplifié avec l'adaptateur ZAK2
- Sélection du sens de rotation
- Asservissement manuel par bouton poussoir
- 2 contacts auxiliaires ajustables
- Arrêt automatique en fin de course (protection contre surcharge)
- Disponible en version personnalisée
- Conforme aux normes CE

Pour l'assemblage Ball Valve - Servomoteur :

- JV... + BAS... ou BMS...



Spécifications Techniques

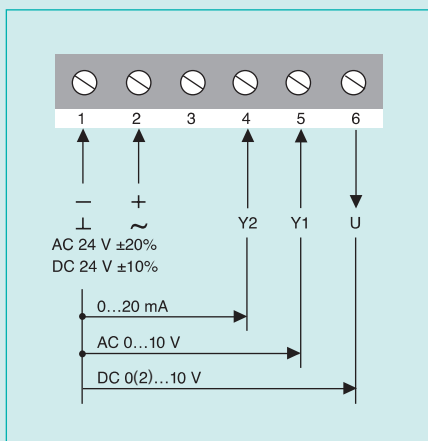
Servomoteur	BMS1.1(S)
Couple	8 Nm
Temps de marche	30 s
Tension d'alimentation	24 V ca/cc
Fréquence	50-60 Hz
Consommation	
- en marche	2.5 W
- en fin de course	0.3 W
Dimensionnement	6.0 VA / 3.6 A @ 2 ms
Plage de travail Y	Ajustable
Signal de Commande Y1	0(2)...10 Vcc
Résistance d'entrée Y1	Ri 250 Ω
Signal de commande Y2	0(4)...20 mA
Résistance d'entrée Y2	Ri 388 Ω
Signal de positionnement U	0...10 V cc
Résistance de charge	>50 kΩ
Angle de rotation / Plage de travail	90° (93° mech.)
Angle de rotation / Limitation	Impossible
Contacts auxiliaires	3(1.5) A, 230 V ca
- plage de réglage S1	5°...85° < ajustable
- plage de réglage S2	
Câble	1.0 m sans halogène
- Moteur	5 fils 1-2-4-5-6
- Contacts	5 fils 21-22-23-24-25
Durée de vie	60.000 rotations
Niveau Sonore	45 dB (A)
Classe de Protection	II
Degré de Protection	IP 54
Fonctionnement	Type 1
Conditions d'Ambiance	
- Température en fonctionnement	-20...+50 °C / IEC 721-3-3
- Température de Stockage	-30...+60°C / IEC 721-3-2
- Humidité	5...95% r.F. sans condensation
Poids	1.1 Kg
Service	Sans entretien
Normes	
- Mécaniques	EN 60 529 / EN 60 730-2-14
- Electroniques	EN 60 730-2-14
- CEM Emissions	EN 50 081-1:92 / IEC 61000-6-3:96
- CEM Immunité	EN 50 082-2:95 / IEC 61000-6-2:99

Codes articles

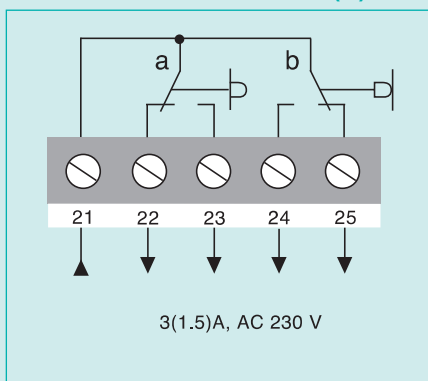
Références	Descriptions
BMS1.1	24 Vca/cc avec câble
BMS.1S	24 Vca/cc, avec 2 contacts auxiliaires et câble

BMS1.1(S) Servomoteurs PROPORTIONNELS 24 Vca/cc pour Ball Valve

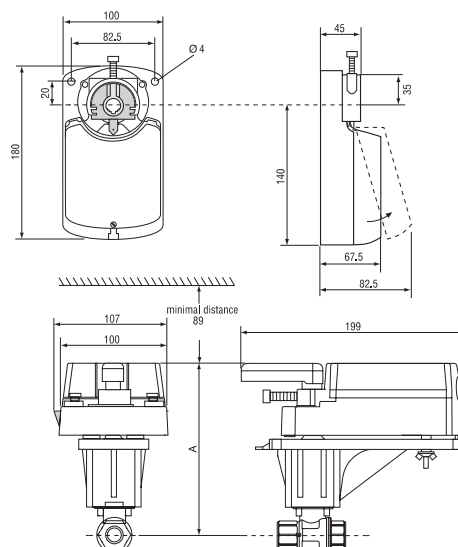
Schéma de raccordement



Contacts Auxiliaires (S)



Dimensions en mm



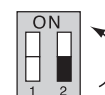
Type	A
DN15	160
DN20	160
DN25	162
DN32	173
DN40	177
DN50	182

Réglage du Signal de Commande et du Sens de Rotation

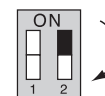
Signal de commande Y1	DC 0...10 V
Résistance d'entrée	Ri 250 kΩ
Signal de commande Y2	0...20 mA
Résistance d'entrée	Ri 388 Ω
Signal de positionnement U	0...10 Vcc
Résistance de charge	> 50 kΩ

Microrupteur **d** Microrupteur **c**
Réglage auto Sens rotation

Désactivé



Activé



En déplaçant le microrupteur **d** sur la position ON, le réglage automatique du signal Y1 et Y2 est activé et s'adapte au point de départ et à la plage de travail déterminés.

Le sens de rotation peut être changé en modifiant la position du microrupteur **c**.
Réglage d'usine : Rotation horaire

Réglage des Signaux de régulation

Les potentiomètres **O** et **S** permettent de faire correspondre les signaux de commande Y1 et Y2 à n'importe quel régulateur.

Exemple 1

Signal de commande Y1 fonctionnant entre 2...10 Vcc

Réglage : Point de départ **O** = 2 (= 2 V)

Plage de travail **S** = 8 (= 8 V)

Exemple 2

Signal de commande Y2 fonctionnant entre 6...18 mA

Réglage : Point de départ **O** = 3 (= 6 mA)

Plage de travail **S** = 6 (= 12 mA)

Point de départ **O**

	Echelle O	0	1	2	3	4	5	6	7	8
	pour Y1 (Vcc)	0	1	2	3	4	5	6	7	8
	pour Y2 (mA)	0	2	4	6	8	10	12	14	16

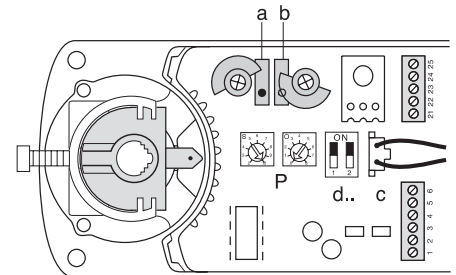
Plage de travail **S**

	Echelle S	2	3	4	5	6	7	8	9	10
	pour Y1 (Vcc)	2	3	4	5	6	7	8	9	10
	pour Y2 (mA)	4	6	8	10	12	14	16	18	20

Réglage des contacts auxiliaires

Réglage d'usine (sens horaire) :
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**.



BMS2.2(S)

Servomoteur PROPORTIONNEL 230 V ca pour Ball Valve

Application

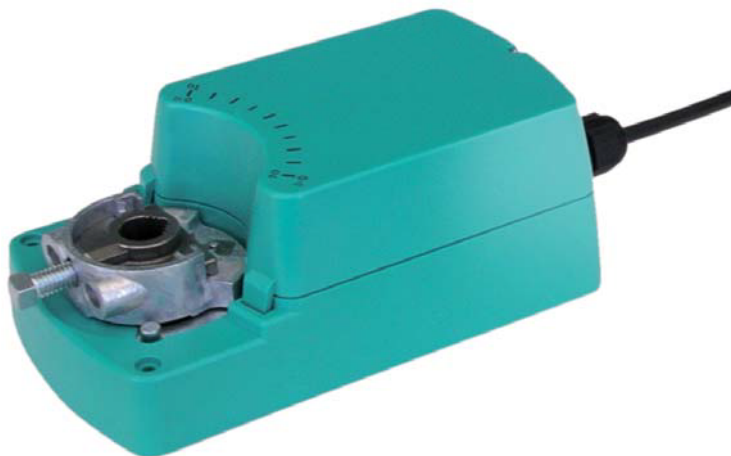
Les servomoteurs tout électriques de la série **VALVE** ont été conçus pour actionner les vannes à boisseau sphérique Ball Valves. Ces servomoteurs sont assemblés aux vannes de type JV20...et JV30... avec le kit ZAK2.

Caractéristiques

- Signal de commande 0(2)...10 Vcc
- Possibilité de faire fonctionner jusqu'à 5 servomoteurs en parallèle
- Raccordement sur bornier à vis possible
- fourni avec 1 m de câble sans halogène
- Assemblage sur Ball Valve simplifié avec l'adaptateur ZAK2
- Sélection du sens de rotation
- Asservissement manuel par bouton poussoir
- 2 contacts auxiliaires ajustables
- Arrêt automatique en fin de course (protection pour surcharge)
- Disponible en version personnalisée
- Conforme aux normes CE

Pour l'assemblage Ball Valve - Servomoteur :

- JV... + BAS... ou BMS...



Spécifications Techniques

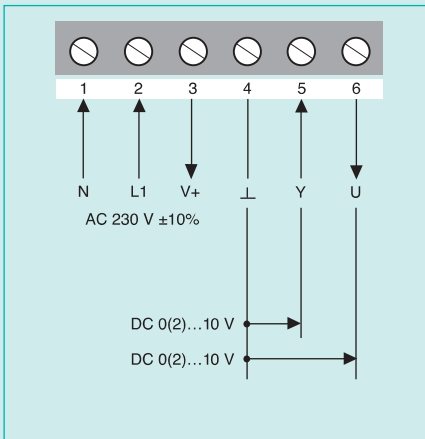
Servomoteur	BMS2.2(S)
Couple	8 Nm
Temps de marche	30 s
Tension d'alimentation	230 V ca
Fréquence	50-60 Hz
Consommation	
- en marche	2.5 W
- en fin de course	0.3 W
Dimensionnement	6.0 VA / 3.6 A @ 2 ms
Plage de travail Y	non ajustable
Signal de commande Y1	0(2)...10 V cc
Résistance d'entrée Y1	Ri 100 Ω
Signal de positionnement U	0...10 V cc
Résistance de charge	>50 kΩ
Angle de rotation / Plage de travail	90° (93°mech.)
Angle de rotation / Limitation	Impossible
Contacts auxiliaires	3(1.5) A, 230 V ca
- plage de réglage S1	5°...85° < ajustable
- plage de réglage S2	
Câble	1.0 m sans halogène
- Moteur	6 fils 1-2-3-4-5-6
- Contacts	5 fils 21-22-23-24-25
Durée de vie	60.000 rotations
Niveau Sonore	45 dB (A)
Classe de Protection	II
Degré de Protection	IP 54
Fonctionnement	Type 1
Conditions d'Ambiance	
- Température en fonctionnement	-20...+50 °C / IEC 721-3-3
- Température de Stockage	-30...+60°C / IEC 721-3-2
- Humidité	5...95% r.F. sans condensation
Poids	1.1 Kg
Service	Sans entretien
Normes	
- Mécaniques	EN 60 529 / EN 60 730-2-14
- Electroniques	EN 60 730-2-14
- CEM Emissions	EN 50 081-1:92 / IEC 61000-6-3:96
- CEM Immunité	EN 50 082-2:95 / IEC 61000-6-2:99

Codes articles

Références	Descriptions
BMS2.2N	230 V ca avec câble
BMS2.2SN	230 V ca avec 2 contacts auxiliaires et câble

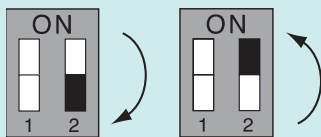
BMS2.2(S) Servomoteur PROPORTIONNEL 230 V ca pour Ball Valve

Schéma de raccordement



Changement du sens de rotation

Microrupteur d2

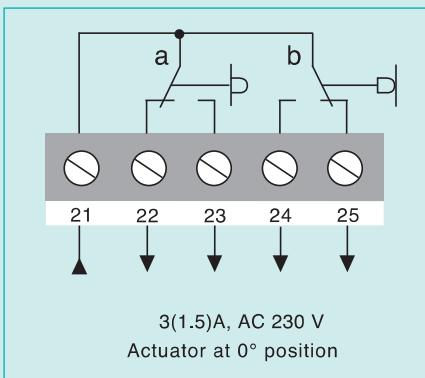


Pour inverser le sens de rotation, déplacer le microrupteur d2 sur la position ON.

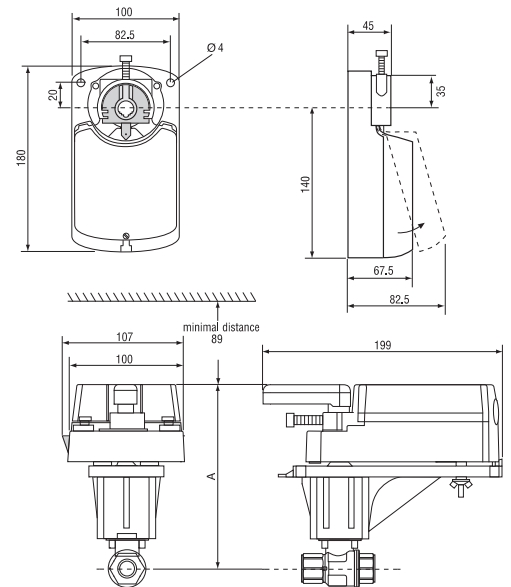
L'action du signal sera également inversée.

Le plug (c) ne doit jamais être inversé sinon, le moteur ne fonctionne pas correctement.

Contacts Auxiliaires (S)



Dimensions en mm

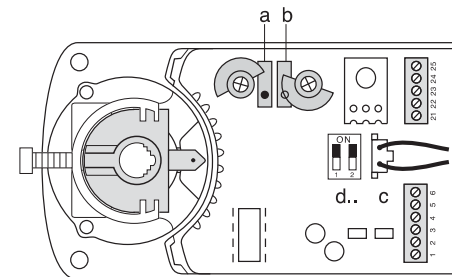


Type	A
DN15	160
DN20	160
DN25	162
DN32	173
DN40	177
DN50	182

Réglage des contacts auxiliaires

Réglage d'usine (sens horaire) :
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.



Assemblage Servomoteur - Ball Valve

