

SEZ91.6

Convertisseurs

SEZ91.6 SEZ91.PU-K4

Interfaces entre régulateurs à hachage de phase et organes de réglage

- Entrée SEZ91.6 : 0 ... 20 V– à hachage de phase
- Entrée SEZ91.PU-K4 : signal délivré par PU-K4 / RDN2 / RDE2
- SEZ91.6 : deux plages de travail pour vannes magnétiques et servomoteurs de registres
- Sortie 0...10 V–
- Entrées et sorties protégées contre les courts-circuits et les inversions de polarité

Domaines d'application

SEZ91.6

Le convertisseur sert d'interface entre les organes de réglage à signal 0 ...10 V– (vannes magnétiques ou servomoteurs de registres OpenAir par exemple) et les régulateurs délivrant des signaux de sortie de 0...20 V– à hachage de phase.



Attention

Le convertisseur **SEZ91.6** ne **fonctionne pas** dans les installations équipées d'indicateurs de position PU-K4 et/ou d'appareils de commande RDN2 ou RDE2.

SEZ91.PU-K4

Le convertisseur sert d'interface entre les organes de réglage à signal 0 ...10 V– (servomoteurs de registres OpenAir par exemple) et les régulateurs délivrant des signaux de sortie spécifiques, **et équipés en outre d'un potentiomètre PU-K4.**

Dans les installations équipées du potentiomètre PU-K4 et / ou d'appareils de commande RDN2 ou RDE2, **il faut utiliser le convertisseur SEZ91.PU-K4.**

- Les interfaces SEZ91... sont montées à l'occasion de modernisations.
- Elles nécessitent une tension d'alimentation de 24 V-.
- Tous les raccordements aux bornes sont protégés contre les courts-circuits et les inversions de polarité.

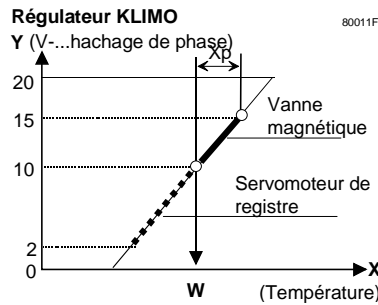
SEZ91.6

Le convertisseur sert d'interface entre les **régulateurs à hachage de phase** existants (KLIMO par exemple), sauf RDE2, RDN2 et PU-K4, et les organes de réglage acceptant le signal normalisé 0 ...10 V-.

Le signal progressif à hachage de phase **du régulateur** (0 ... 20 V-) est converti en un signal 0 ...10 V-.

Le régulateur KLIMO peut délivrer un signal 10 ...15 V- à hachage de phase pour les **vannes magnétiques** et de 2 ...10 V- à hachage de phase pour les **servomoteurs de registre**.

Pour sélectionner une plage de travail, il suffit de raccorder le régulateur sur la borne d'entrée "Y" correspondante (symbole de vanne ou de servomoteur). Il n'est donc pas nécessaire de régler des paramètres sur le régulateur, ni sur les vannes magnétiques avec réglage de position.

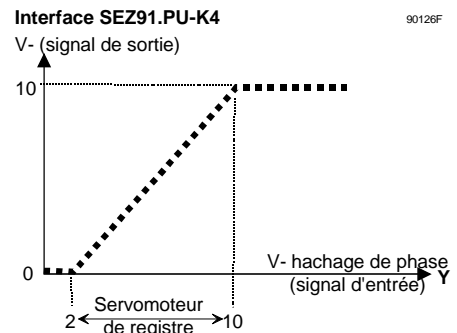
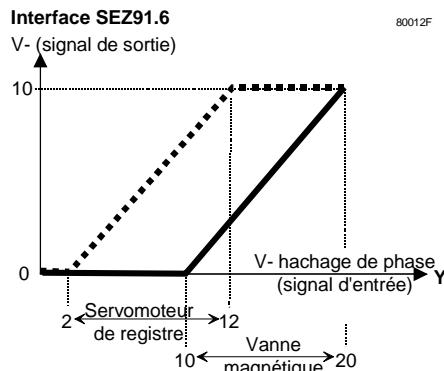
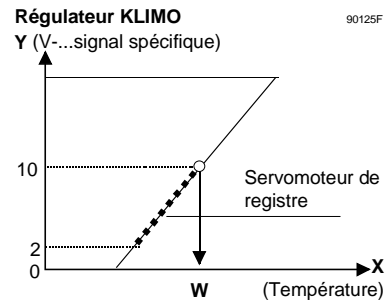


SEZ91.PU-K4

Le convertisseur sert d'interface entre les **régulateurs RDE2, RDN2** existants (KLIMO par exemple) ou **PU-K4**, et les organes de réglage acceptant le signal normalisé 0 ...10 V-.

Le signal de sortie progressif du **PU-K4** est converti en un signal 0 ...10 V-.

Le signal de sortie du régulateur KLIMO peut délivrer un signal 0 ...10 V- pour les **servomoteurs de registre**.



Remarque :
La plage de travail effective de l'interface SEZ91.6 a été adaptée au mode de fonctionnement du régulateur KLIMO. Mais cela ne remet pas en cause ses fonctionnalités.

Commande

A la commande, préciser le nombre, la désignation et la référence de chaque pièce.

Exemple : 3 convertisseurs SEZ91.6

Exécution

- Le boîtier en plastique renferme le circuit imprimé électronique et les bornes de raccordement.
- Il est protégé par une gaine rétractable.
- Le convertisseur SEZ91.6 comporte une plaquette signalétique **blanche** ,
le SEZ91.PU-K4 une plaquette signalétique **bleue**.

SEZ91.6 seulement

La sélection de la plage de travail s'effectue par raccordement du régulateur à la borne d'entrée correspondante.

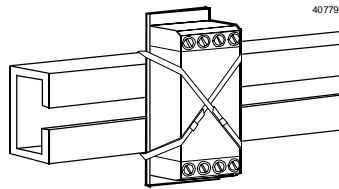
Indications pour le montage

L'interface peut être installée n'importe où, dans un endroit sec.

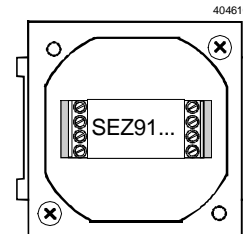
La position de montage est indifférente:

- dans des armoires électriques, sur des rails DIN ou dans des chemins de câble,
- en allège,
- dans des faux plafonds,
- dans des coffrets de distribution déportés.


Montage sur rail DIN



Montage en coffret de distribution



Caractéristiques techniques

Alimentation (côté sortie)	Tension d'alimentation	24 V~ ± 20 %, très basse tension de sécurité (TBTS)
	– Fréquence	50 / 60 Hz
	Consommation sans périphérie	0,5 VA
Entrée (Input) SEZ91.6	0 ...20 V– hachage de phase pour vanne magnétique	
	– Résistance de charge	2 kΩ
	– Tension maximale (hachage de phase)	30 V–
	– Plage de travail	10 ...20 V– hachage de phase
	0 ... 20 V– hachage de phase pour servomoteur de registre	
	– Résistance de charge	2 kΩ
– Tension maximale (hachage de phase)	30 V–	
– Plage de travail	2... 12 V– hachage de phase	
SEZ91.PU-K4	Signal spécifique	
	– Résistance de charge	> 100 kΩ
	– Tension maximale	30 V–
	– Plage de travail	2 ...10 V–, signal spécifique délivré par le régulateur
Sortie (Output)	0 ... 10 V–	
	– Résistance de charge min.	5 kΩ
	– Tension de sortie max.	12 V–
Raccordements	Bornes de raccordement	bornes à vis pour max. 2 x 1,5 mm ²
Poids / Dimensions	Poids (emballage compris)	0,06 kg
	Dimensions (L x l x H)	57 x 22 x 18 mm
Conditions ambiantes	Fonctionnement	selon CEI 721-3-3
	– Conditions climatiques	classe 3K5
	– Température ambiante	0 ... 50 °C
	– Humidité	max. 85 % hum. rel.
	Transport	selon CEI 721-3-2
	– Conditions climatiques	classe 2K3
	– Température ambiante	– 25 ... 65 °C
	– Humidité	max. 95 % hum. rel.
Normes et standards	Type de protection	IP20, selon CEI529
	Conformité  selon	
	Compatibilité électromagnétique CEM	89/336/CEE
	Directive relative à la basse tension	73/23/CEE

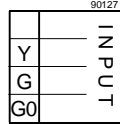
Bornes de raccordement

Côté entrée (Input)
SEZ91.6



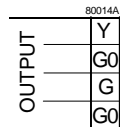
Zéro du système
Signal de pos. 0 ... 20 V~ hachage de phase pour servomoteurs de registre
"Plus" du signal de positionnement (demi-onde 100 Hz, par rapport au hachage de phase)
Signal de positionnement 0 ... 20 V~ hachage de phase pour vannes magnétiques

SEZ91.PU-K4



Signal de positionnement délivré par PU-K4 / RDN2 / RDE2
Potentiel du système, 24 V~
Zéro du système

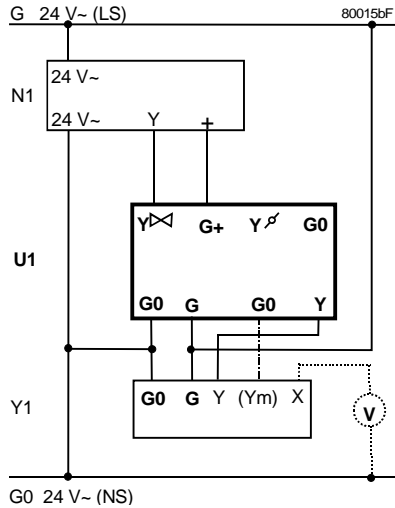
Côté sortie (Output)



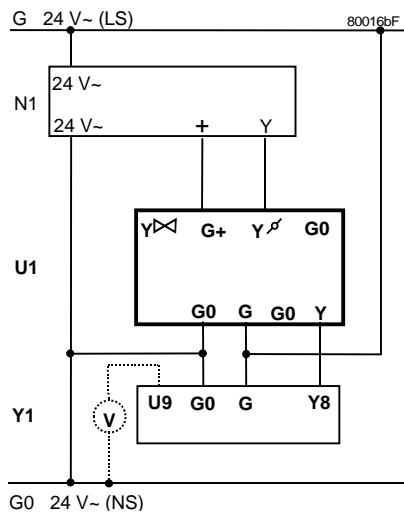
Signal de positionnement 0 ... 10 V~
Zéro du système
Potentiel du système, 24 V~
Zéro du système

Schémas de raccordement

Convertisseur
SEZ91.6

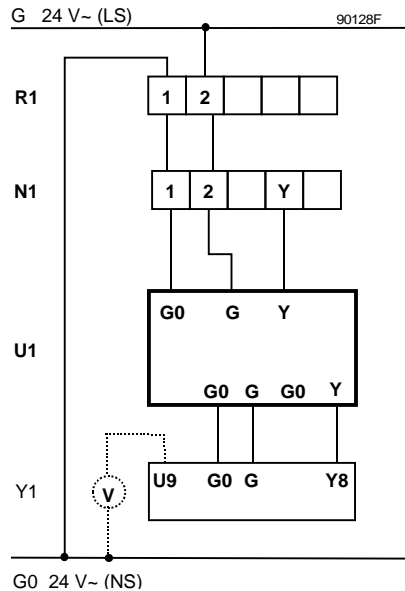


N1 Régulateur, par ex. KLIMO RDK99
U1 **Convertisseur SEZ91.6**
Y1 Vanne magnétique,
par exemple. MX...461..., M2H...FY
V Recopie de position
G0 – (Ym) recommandé avec MX...461...



N1 Régulateur, par ex. KLIMO RDK99
U1 **Convertisseur SEZ91.6**
Y1 Servomoteurs de registres OpenAir,
par exemple. GBB161.1E
V Recopie de position

**Convertisseur
SEZ91.PU-K4**



- R1 Régulateur RDK...
- N1 Indicateur de position
- PU-K4 : Y = borne 4
- RDN2 / RDE2 : Y = borne 10
- U1 **Convertisseur SEZ91.PU-K4**
- Y1 Servomoteurs de registres OpenAir, par exemple GBB161.1E
- V Recopie de position

Encombremments

Dimensions en mm

