



OpenAir™

Servomoteurs pour volets d'air

à mouvement linéaire, 24 V~ / 230 V~

GDB...2 GLB...2

Servomoteurs électriques linéaires pour commande 3 points et progressive, force nominale 125 N (GDB) / 250 N (GLB), course 60 mm réglable mécaniquement, précâblés (longueur de câble standard 0,9 m).

Variantes spécifiques avec point de démarrage réglable et plage de travail pour le signal de positionnement, indicateur de position, potentiomètre de recopie, auto-adaptation de la plage de course et contacts auxiliaires réglables pour fonctions supplémentaires.

Remarques

La présente fiche donne un aperçu résumé de ces servomoteurs. On trouvera une description détaillée avec des informations concernant la sécurité, l'ingénierie, le montage et la mise en service des servomoteurs dans le "Manuel technique" Z4664.

Domaines d'application

- Surfaces de volet pouvant aller jusqu'à 0,8 m² (GDB) / 1,5 m² (GLB) environ, selon la facilité de manœuvre.
- Convient pour utilisation avec des régulateurs progressifs (0...10 V~) ou des régulateurs 3 points pour la commande de volets rotatifs et linéaires.

Références et désignations

| GDB.../GLB... | 131.2E | 132.2E | 136.2E | 331.2E | 332.2E | 336.2E | 161.2E | 163.2E | 164.2E | 166.2E |
|---|-------------------|--------|--------|--------|--------|--------|----------------------|--------|--------|--------|
| Type de commande | Commande 3 points | | | | | | Commande progressive | | | |
| Tension d'alimentation 24 V~ | X | X | X | | | | X | X | X | X |
| Tension d'alimentation 230 V~ | | | | X | X | X | | | | |
| Signal de positionnement Y 0...10 V- | | | | | | | X | X | X | X |
| 0...35 V- avec fonction de caractéristique $U_0, \Delta U$ | | | | | | | | X | X | |
| Indicateur de position $U = 0...10 V-$ | | | | | | | X | X | X | X |
| Potentiomètre de recopie 1 k Ω | | X | | | X | | | | | |
| Auto-adaptation de la plage de course | | | | | | | X | X | X | X |
| Contacts auxiliaires (2) | | | X | | | X | | | X | X |
| Commutateur de sens de course | | | | | | | X | X | X | X |

Fonctions

| Référence | GDB.3..2 / GLB.3..2 | GDB16..2 / GLB16..2 |
|---|--|---|
| Type de commande | Commande 3 points | Commande progressive |
| Signal de positionnement avec fonction de caractéristique réglable | | 0...35 V- avec point de démarrage $U_0 = 0...5 V$ plage de travail $\Delta U = 2...30 V$ |
| Sens de la course | Le sens de la course dépend... | |
| | ...de la commande. En l'absence de courant, le servomoteur reste dans la position atteinte. | ...de la position du commutateur DIL : position sortie / position rentrée. |
| Affichage de position | Le potentiomètre de recopie peut être raccordé à une source de tension pour l'affichage de position. | Indicateur de position : une tension de sortie $U = 0...10 V-$, proportionnelle à la course, est générée. U dépend de la position du commutateur DIL. |
| Contacts auxiliaires | Les points de commutation des contacts auxiliaires A et B peuvent être réglés indépendamment l'un de l'autre entre 3,4 et 57,1 mm par pas de 3,4 mm. | |
| Auto-adaptation de la plage de course | | Si l'auto-adaptation est activée, le servomoteur détermine automatiquement les butées mécaniques de la plage de course et reproduit la fonction de caractéristique ($U_0, \Delta U$) sur la plage de course déterminée. |
| Limitation de la course | La course peut être limitée progressivement entre 0 et 60 mm par le dispositif de serrage du jeu de montage linéaire/rotatif ASK55.2. | |

Commande

Remarque

Les contacts auxiliaires et le potentiomètre ne peuvent **pas** être incorporés **ultérieurement**. Il faut donc commander la référence qui contient les options nécessaires.

Accessoires, pièces détachées

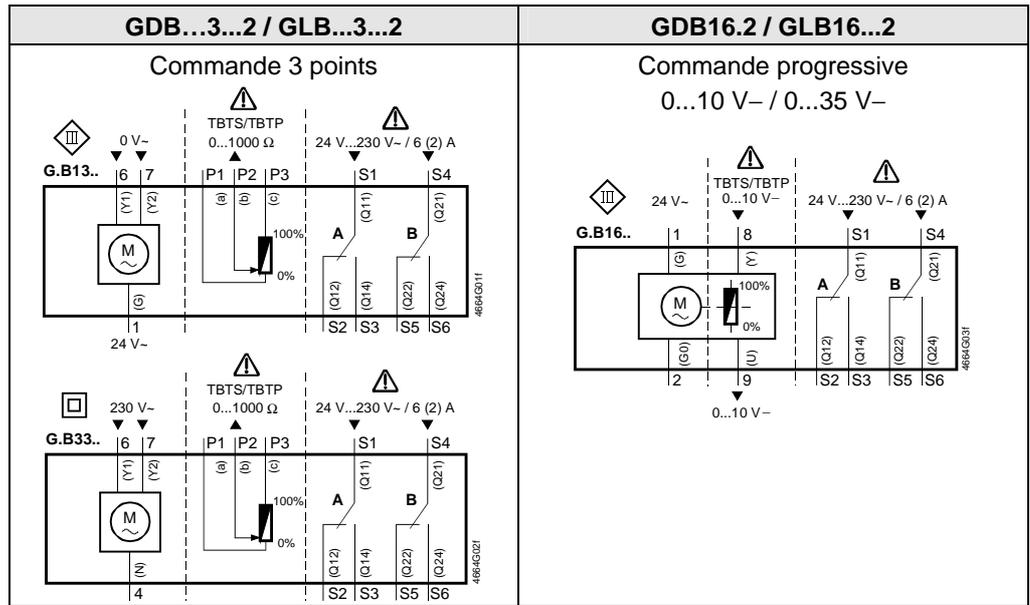
Pour élargir le fonctionnement des servomoteurs, il existe divers accessoires : kits de conversion rotatif / linéaire, etc. (cf. fiche **N4698**).

Caractéristiques techniques

| | | |
|---|--|--|
|  Alimentation 24 V~ (TBTS/TBTP) | Tension d'alimentation / fréquence | 24 V~ ± 20 % / 50/60 Hz |
| | Consommation GDB13..2 / GLB13..2 GDB16..2 / GLB16..2 | 2 VA / 1 W 3 VA / 2 W la tige se déplace la tige est à l'arrêt 1 W |
|  Alimentation 230 V~ | Tension d'alimentation / fréquence | 230 V~ ± 10 % / 50/60 Hz |
| | Consommation GDB33..2/GLB33..2 | 2 VA / 1 W |
| Caractéristiques de fonctionnement | Force de poussée nominale | 125 N (GDB) / 250 N (GLB) |
| | Force de poussée maximale | 180 N (GDB) / 350 N (GLB) |
| | Course maximale | 60 mm |
| | Temps de positionnement pour course de 60 mm | 150 s (50 Hz) / 125 s (60 Hz) |
| Signal de positionnement Y pour GDB / GLB16...2 | Tension d'entrée Y (fils 8-2) | 0...10 V~, limitation int. à 10 V~ |
| | Tension d'entrée max. admissible | 35 V~ |
| Fonctions de caractéristique pour GDB161.2 / GLB166.2 pour GDB163.2 / GLB164.2 | Tension d'entrée Y (fils 8-2) | 0...35 V~ |
| | Fonction de caractéristique non réglable | 0...10 V~ |
| | Fonction de caractéristique réglable | |
| | point de démarrage U _o plage de travail ΔU | 0...5 V~ 2...30 V~ |
| Indicateur de position pour GDB / GLB16...2 | Tension de sortie U (fils 9-2) | 0...10 V~ ou 10...0 V~ |
| | Courant de sortie max. | 1 mA~ |
| Potentiomètre de recopie pour GDB / GLB...32.2 | Variation de la résistance (fils P1-P2) | 0...1000 Ω |
| | Charge | < 1 W |
|  Contacts auxiliaires pour GDB / GLB...6.2 | Charge admissible sur les contacts | 6 A ohmique, 2 A inductive |
| | Tension (pas de fonctionnement mixte 24 V~ / 230 V~) | 24...230 V~ |
| | Plage de commutation des contacts auxiliaires | 3,4...57,1 mm |
| | Pas de réglage | 3,4 mm |
| Câbles de raccordement | Section | 0,75 mm ² |
| | Longueur standard | 0,9 m |
| Protection du boîtier | Protection selon EN 60 529 (respecter les indications de montage) | IP 40 |
| Isolation électrique | Classe d'isolement | EN 60 730 |
| | 24 V~, potentiomètre de recopie | III |
| | 230 V~, contacts auxiliaires | II |
| Conditions ambiantes | Fonctionnement / transport | CEI 721-3-3 / CEI 721-3-2 |
| | Température | -30...+55 °C / -30...+60 °C |
| | Humidité (sans condensation) | < 95% h.r. / < 95% h.r. |
| Normes et directives | Sécurité produits : | |
| | Appareils électriques automatiques de régulation et de commande pour usage domestique et applications similaires | EN 60 730-2-14 (fonctionnement type 1) |
| | Compatibilité électromagnétique (CEM) | |
| | Sensibilité aux influences parasites | |
| | pour tous les types sauf GDB / GLB...32.2 | CEI / EN 61 000-6-2 |
| | pour GDB / GLB...32.2 | CEI / EN 61 000-6-1 |
| | Rayonnements perturbateurs pour tous les types | CEI / EN 61 000-6-3 |
| | Conformité  selon | |
| | Directive relative à la compatibilité électromagnétique | 89/336/CEE |
| | Directive relative à la basse tension | 73/23/CEE |
| Conformité  selon | | |
| Cadre CEM australien | Radio Communication Act 1992 | |
| Radio Interference Emission Standard | AS/NZS 3548 | |
| Dimensions | Servomoteur B x H x T (cf. Encombrements) | 68 x 152 x 59 mm |
| | Tige (profil) | 10 x 4 mm |
| Poids | Sans emballage : GDB... / GLB... | 0,48 kg |

Indications pour le recyclage

Le "Manuel technique" et la déclaration relative à l'environnement contiennent des indications pour l'élimination de ces appareils en respectant l'environnement.



Désignation des câbles

| Raccordement | Câbles | | | | Signification |
|--------------------------|--------|----|-------------|-------------|---|
| | Code | N° | Couleur | Abréviation | |
| Servomoteurs 24 V~ | G | 1 | rouge | RD | Potential du système 24 V~ |
| | G0 | 2 | noir | BK | Zéro du système |
| | Y1 | 6 | violet | VT | Signal de positionnement 0 V~, "sortir" |
| | Y2 | 7 | orange | OG | Signal de positionnement 0 V~, "rentrer" |
| | Y | 8 | gris | GY | Signal de positionnement 0...10 V~, 0...35 V~ |
| | U | 9 | rose | PK | Affichage de position 0...10 V~ |
| Servomoteurs 230V~ | N | 4 | bleu | BU | Neutre |
| | Y1 | 6 | noir | BK | Signal de positionnement 230 V~, "sortir" |
| | Y2 | 7 | blanc | WH | Signal de positionnement 230 V~, "rentrer" |
| Contacts auxiliaires | Q11 | S1 | gris/rouge | GY RD | Contact A Entrée |
| | Q12 | S2 | gris/bleu | GY BU | Contact A Contact repos |
| | Q14 | S3 | gris/rose | GY PK | Contact A Contact travail |
| | Q21 | S4 | noir/rouge | BK RD | Contact B Entrée |
| | Q22 | S5 | noir /bleu | BK BU | Contact B Contact repos |
| | Q24 | S6 | noir /rose | BK PK | Contact B Contact travail |
| Potentiomètre de recopie | a | P1 | blanc/rouge | WH RD | Potentiomètre 0...100 % (P1-P2) |
| | b | P2 | blanc/bleu | WH BU | Branchement du potentiomètre |
| | c | P3 | blanc/rose | WH PK | Potentiomètre 100...0 % (P3-P2) |

Encombrements (dimensions en mm)

