



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

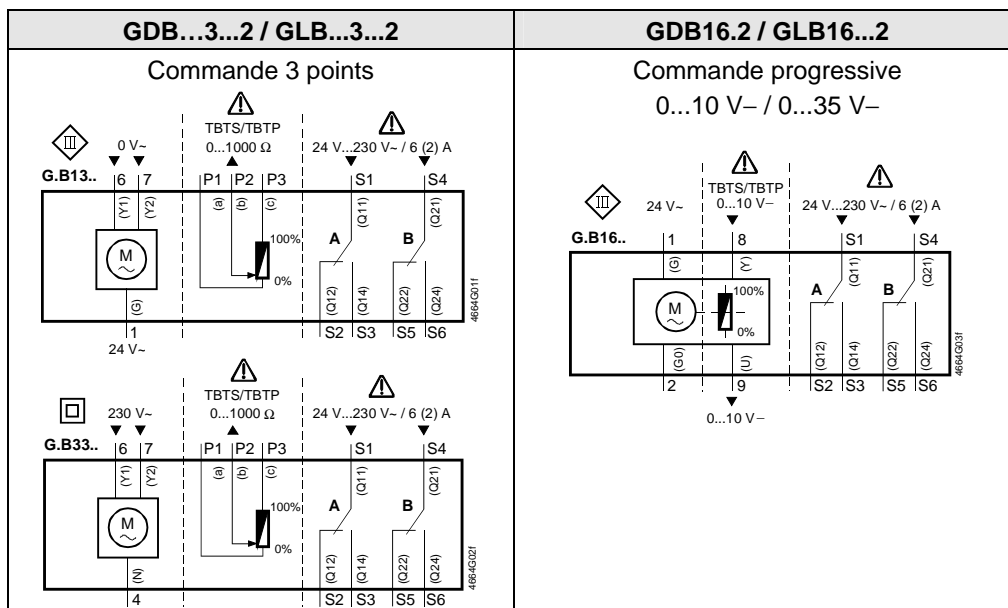
Pour élargir le fonctionnement des servomoteurs, il existe divers accessoires : kits de conversion rotatif / linéaire, etc. (cf. fiche **N4698**).

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)

Encombres (dimensions en mm)

