

Servomoteur électronique OpenAir™ pour volet, série GDE, à déplacement rotatif, sans RAZ, avec bornier de raccordement

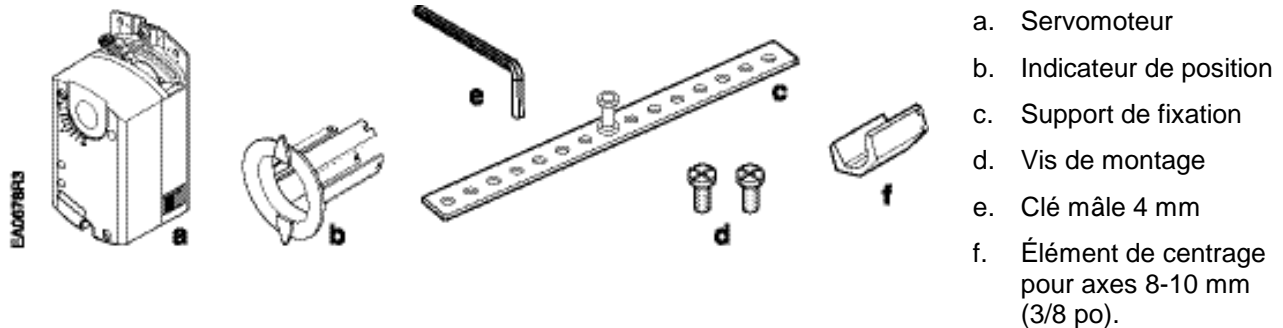


Figure 1. Pièces du servomoteur GDE à déplacement rotatif.

Description du produit

Cette notice d'installation décrit les étapes à suivre pour un montage à entraînement direct du servomoteur électronique OpenAir pour volet, série GDE, à déplacement rotatif, sans retour à zéro, avec bornier de raccordement.

Numéros de référence produits

GDE131.1T
GDE131.1T/B (emb. de 24)
GDE161.1T
GDE161.1T/B (emb. 24)

Outils nécessaires

- Clé mâle 4 mm
- Tournevis électrique et embout hexagonal 1/4-po
- Tournevis d'électricien
- Marqueur ou crayon

Temps d'installation

30 minutes

Notices de danger

AVERTISSEMENT 	Risque d'accident grave ou mortel si la procédure n'est pas suivie comme indiquée.
ATTENTION 	Risque de dégâts matériels ou pertes de données si l'utilisateur ne suit pas la procédure comme indiquée.

Instructions



AVERTISSEMENT :

Le servomoteur ne doit pas être ouvert.

REMARQUE : Installez le servomoteur sur l'axe du volet de manière à ce que le devant du servomoteur soit accessible. L'étiquette se trouve sur la face avant.

1. Déterminez si les lames du volet vont pivoter dans le sens des aiguilles d'une montre ou dans le sens inverse pour s'ouvrir. Voir figure 2.
2. Si les lames pivotent dans le sens inverse des aiguilles d'une montre, poussez le commutateur de dérogation manuelle sur Manuel et déplacez la manette de réglage vers la droite. Repoussez ensuite le commutateur sur automatique. Voir figure 9.

GDE161.1T

Pour monter un servomoteur GDE161.1T (plage de fonctionnement ajustable), réglez les commutateurs DIP aux positions requises.

1. Pour avoir accès aux commutateurs DIP, soulevez la patte sur le côté inférieur gauche du servomoteur. Voir figure 2. Le réglage d'usine est effectué dans le sens des aiguilles d'une montre (commutateur central) avec un signal de réaction à action direct (commutateur à droite).
2. Refermez la patte sur les commutateurs DIP.

GDE131.1T

Pour installer un servomoteur GDE131.1T (à 3 points) avec une rotation dans le sens inverse des aiguilles d'une montre, suivez les instructions concernant le

sens de rotation situées dans la section *Raccordement* lorsque vous raccordez le servomoteur au contrôleur.

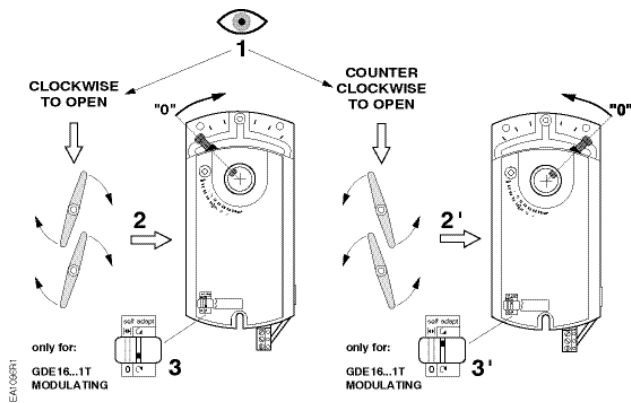


Figure 2. Réglage du sens de rotation.

REMARQUE : Pour les options de réglage des commutateurs DIP, consultez le document technique EA GDE/GLB-1 (document n° 155-187P25).

Montage et installation

Le servomoteur GDE/GLB est livré d'usine avec un guide pour axe d'un demi-pouce installé. Si la taille de l'axe est de 1/2 pouce, passer à la figure 6.

Si vous utilisez un axe de 3/8 de pouce : Enlevez le guide d'un demi-pouce installé en usine. Voir figure 3.

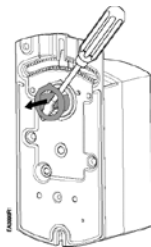


Figure 3. Enlever le guide d'axe Ø 1/2-po pour axes 3/8-po ou 5/8-po.

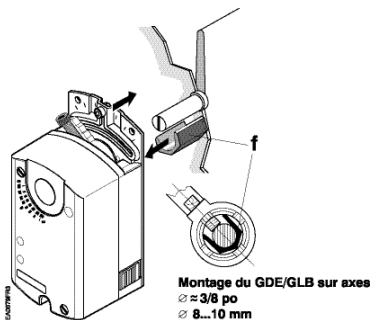


Figure 4. Axe Ø 3/8-po, voir Figure 1.

1. Un adaptateur d'axe de 3/8 po est fourni avec le servomoteur.
2. Maintenez l'élément de centrage de manière à ce que les pattes sont insérées en dernier lorsque l'élément est inséré dans le servomoteur.
3. Passez à la figure 6.

Utilisation d'un axe 5/8-po :

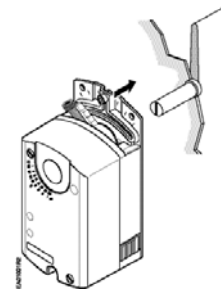


Figure 5. Axe Ø 5/8-po.

1. Retirez le guide de 1/2 pouce installé en usine. Voir figure 3.
2. Montez le servomoteur sur l'axe à la figure 6

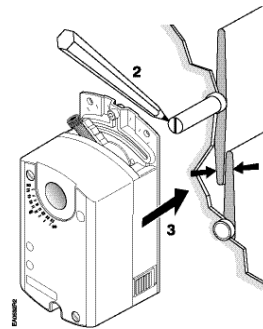


Figure 6. Monter le servomoteur sur l'axe du volet.

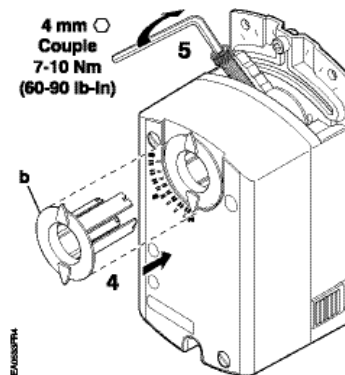


Figure 7. Installation de l'indicateur de position (b).

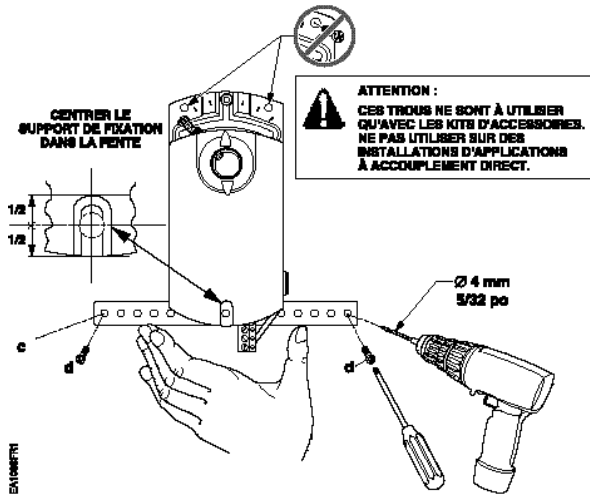


Figure 8. Attacher le support de fixation.

Dérogation manuelle

Pour déplacer les lames du volet et verrouiller la position en cas d'absence de courant :

1. Glissez le bouton rouge de dérogation manuelle vers l'arrière du servomoteur.
2. Réglez la position du volet.
3. Glissez le bouton rouge de dérogation manuelle vers l'avant.

Une fois l'alimentation restaurée, le servomoteur repasse sous le contrôle du système.

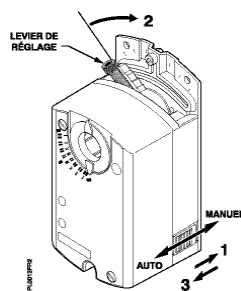


Figure 9. Dérogation manuelle.

Réglage de la plage mécanique

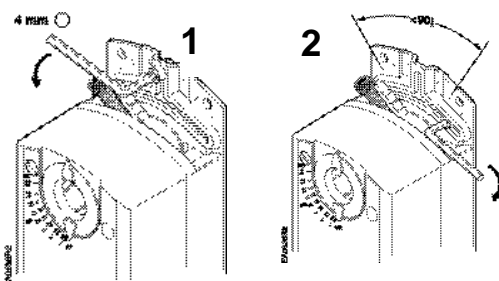


Figure 10. Déplacement de l'arrêt de la plage mécanique.

1. Desserrez la vis de réglage de l'arrêt.
2. Déplacez-la le long du rail jusqu'à la position voulue, et resserrez-la.

Limitation de la plage mécanique et caractéristique « self-adapt ».

1. Pour utiliser le signal d'entrée 0...10 V dans sa totalité, soulevez la patte située sur le coté inférieur gauche du servomoteur et localisez les commutateurs DIP (figure 8).
2. Réglez le commutateur DIP self-adapt sur $\leftarrow \rightarrow$ (ON).
3. Refermez la patte sur les commutateurs DIP.

Exemple : Si vous réglez la vis de réglage à 70° et le commutateur self-adapt sur ON, un signal de 5 V commandera le volet à 35° (50 % de sa plage réglée).

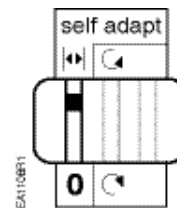


Figure 11. Commutateur auto-adaptable à la position ON.

Réglage d'usine 0 (OFF)



ATTENTION :

Lorsque vous activez la caractéristique self-adapt ou lors d'un redémarrage à chaud avec la caractéristique self-adapt activée, le servomoteur exécute un cycle d'étalonnage de 5 minutes afin de permettre au servomoteur de s'adapter aux limites de rotation du système. Un redémarrage à chaud a lieu après une mise sous tension ou peut être causé par des décharges électriques (EDS) à des niveaux de 2kV ou supérieurs.

Raccordement

Le câblage doit être conforme aux normes et réglementations locales en vigueur.

Utilisez des transformateurs isolateurs-abaisseurs avec mise à la terre de Classe 2. N'utilisez pas de transformateurs automatiques.

Déterminez la puissance du transformateur d'alimentation en additionnant les VA de tous les servomoteurs utilisés. Nous recommandons de ne pas connecter plus de 10 servomoteurs par transformateur.



AVERTISSEMENT :

Installations nécessitant une concordance avec la norme CE :

- Le câblage pour les servomoteurs CE doit répondre à la norme SELV ou PELV selon HD384-4-41.
- Utilisez des transformateurs isolateurs de sécurité (transformateur Classe III) selon EN 61558.
- Facteur de charge à 100 %. Protection électrique de 10 A max. pour les lignes d'alimentation.

GDE131.1T

Rotation du volet dans le sens contraire des aiguilles d'une montre GDE131.1T

Si les lames du volet se déplacent dans le sens inverse des aiguilles d'une montre pour s'ouvrir (CCW), inversez les fils CW et CCW sur le servomoteur.



ATTENTION :

Ne pas raccorder différents types de servomoteurs (tels que des servomoteurs BGG ou GIB) en parallèle avec ces modèles.

Schéma de raccordement

REMARQUE : Calibre de fil maximum : 14 AWG.

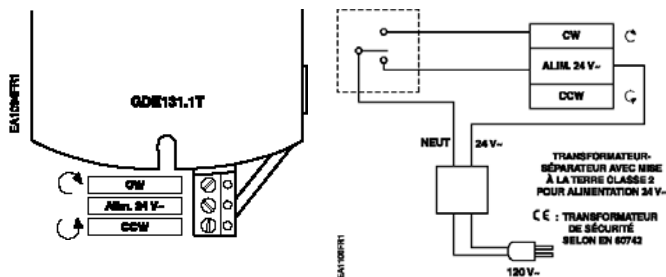


Figure 12. Commande 3 positions.

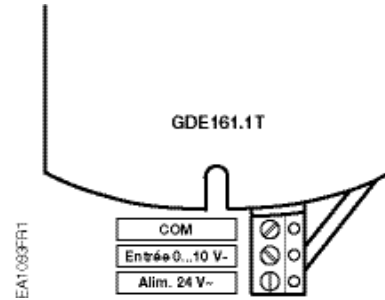


Figure 13. Commande à fonctionnement ajustable 0...10 V-.

Réducteur de tension

REMARQUE : Le support ouvert sur le coté droit du bornier de raccordement du servomoteur sert de réducteur de tension pour les fils de commande fournis par le client. Fixez les fils au support du servomoteur à l'aide d'un collier comme indiqué à la figure 14.

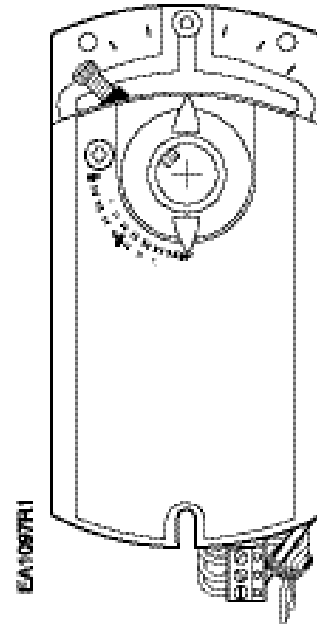


Figure 14. Réducteur de tension.

