



DESCRIPTION

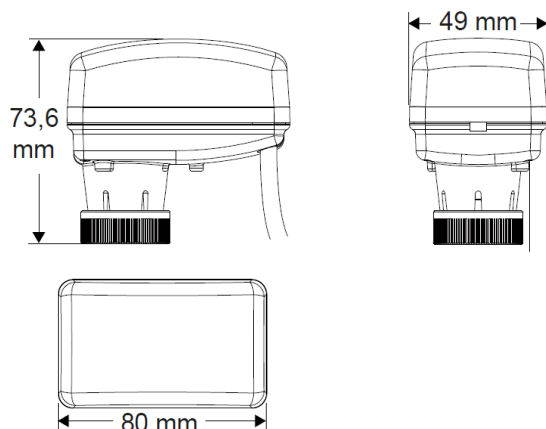
VA7484

Servomoteur électronique compact 24V proportionnel (0-10V) avec feedback, détection de la course de la vanne et retour de sécurité électrique. Course max 6.3 mm. Convenu pour toutes les vannes PICV Pettinaroli (**91**, **92** and **93**). Bague de connexion M30x1.5, à raccorder avec adaptateurs spécifiques (ne pas inclus) – voir en bas).

Convenu aussi pour les vannes de contrôle 2-voie, 3-voie et 4-voie **662**, **663** et **664** (sans adaptateur).

Ne pas convenir sur vanne PICV 91 produites avant 2019 (à voir le code sur la PICV).

DIMENSIONS



Dimensions en mm

CARACTERISTIQUES TECHNIQUES

Type	Proportionnel	Temps de course	8 sec/mm
Tension d'alimentation	24V AC/DC $\pm 15\%$ 50/60 Hz	Température max. du fluide	95°C
Signal de commande	0(2)-10VDC – 0(4)-20mA	Température de stockage	-20° / + 65°C (@)
Feedback	0-10 VDC	Température ambiante	0° / + 50° C (@)
Puissance absorbée (action)	2,5 VA / 1,5 W	Degré/Class de protection	IP54/III
Puissance absorbée (charge)	5 VA / 3 W	Poids	200 g
Résistance Signal control tension	> 100 k Ω	Couleur	Blanc
Résistance Signal control courant	500 Ω	Câble	4 x 0.35 mm ²
Temps de charge	150 s	Câble/longueur	1.5 m
Course max.	6,3 mm – détection course	Bague de connexion (#)	0A7010 : 91 et 92 ½" – ¾" 0A748X : 93 et 92 1"
Force	160 N	Niveau sonore	<30 dB(A)
	(@) pas de condensation (#) à commander séparément		

Les servomoteurs électroniques compacts VA7484 24V (0-10V) sont utilisées pour effectuer un contrôle de type proportionnel sur installations de chauffage/rafraîchissement en liaison avec des systèmes centraux de type BMS ou des thermostats d'ambiance capables de gérer un signal 0/10V. Se référer à la section spécifique pour le raccordement électrique.

Les adaptateurs doivent être sélectionnés de la façon suivante:

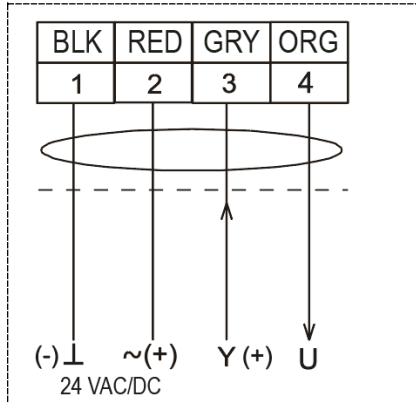
- Série **91**, **92-½"** et **92-¾"** avec bague d'adaptation **0A7010** (à commander séparément)
- Série **93** et **92-1"** avec bague d'adaptation **0A748X** (à commander séparément)

Pour plus d'information, se référer au manuel technique EVOICV et aux fiches techniques.

CERTIFICATIONS



SCHÉMA DE FONCTIONNEMENT



ÉTAT DE FONCTIONNEMENT

Les servomoteurs électroniques compacts VA7484 24V (0-10V) sont équipée d'un LED RGB pour évaluer l'état de fonctionnement selon le schéma ci-dessous:

Off- Éteint		Aucune alimentation disponible
Vert clignotant		Aller en position
Vert en permanence		Position atteinte
Rouge clignotant		Calibration en course
Rouge clignotant vite		Erreur en fermeture vanne
Rouge en permanence		Pas de signal d'entrée
Bleu clignotant		Condensateur en action. Fail-safe on.
Bleu clignotant vite		Fin de vie du condensateur. Veuillez remplacer le moteur.
Bleu en permanence		Condensateur en recharge

POSITIONS DE MONTAGE

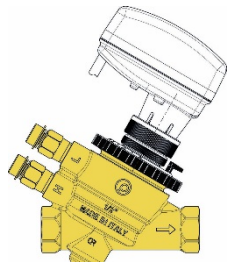


Fig.1

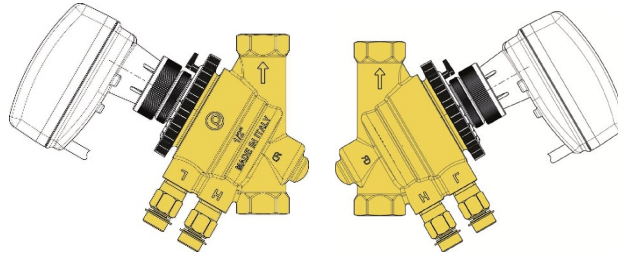


Fig.2

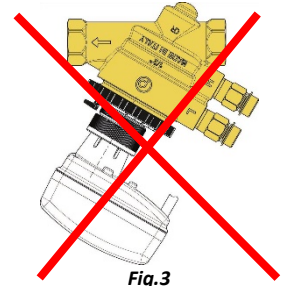


Fig.3

Les servomoteurs électroniques compacts VA7484 doivent absolument être installés à la verticale (Fig.1) ou à l'horizontale (Fig.2). Le montage "en dessous" (Fig.3) est interdit. Pour démonter le moteur, il faut s'assurer que la tige soit en position retirée et le retour de sécurité ne ferme pas la vanne au moment que l'alimentation soit coupée (retour de sécurité en haut ou sélectionner "safe unmounting").

Ne pas alimenter le moteur s'il n'est pas installé sur la vanne.

Visser la bague de connexion à la main.

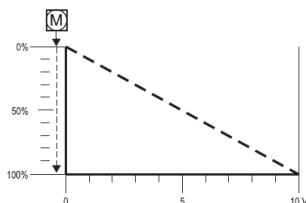
Garder 15 cm d'espace vide au-dessus du servomoteur pour accéder, en cas de besoin.

CONFIGURATION

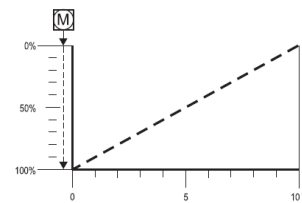
Le moteur peut être paramétrisé que avec un configurateur spécifique, 0C7484 (ne pas inclus). Les options sont énumérées

Y (+) -Input analogique	Tension	Courant
	0-10 VDC - default 2-10 VDC 0-5 VDC 5-10 VDC	0-20 mA 4-20 mA
Action	Action directe (DA)	Action inverse (RA) - default
Courbe	Linéaire (LIN) - default	Egal pourcentage (Eq%)
Retour sécurité électrique	Retour sécurité en bas (EFSB) - default	Retour sécurité en haut (EFSU)

L'action du servomoteur en fonction du signal de contrôle est détaillé ci-dessous :

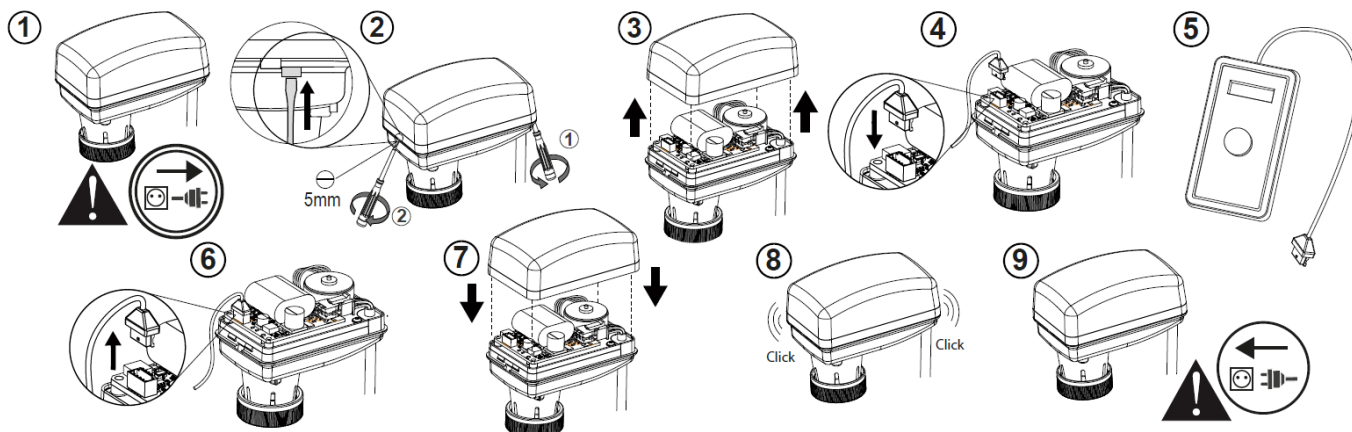


Action direct. La vanne ferme en augmentant le signal. 0 V vanne ouverte, 10 V vanne fermée.



Sens d'action inversé. La vanne ouvre en augmentant le signal. 0 V vanne fermée, 10 V vanne ouverte. Convencu pour vanne Pettinaroli

Suivez la procédure ci-dessous pour modifier les paramètres du servomoteur



Modification des paramètres

Allumer le configurateur

Connecter le configurateur à la porte dans le moteur et appuyer le bouton pour au moins 2 sec. L'appareil s'éteint en quelques secondes s'il n'est pas branché au moteur.

Le configurateur a :

- A. LED d'état
- B. Ecran
- C. Bouton

Paramétrisation

Utiliser le bouton pour naviguer à travers le menu du configurateur. Tourner dans le sens des aiguilles d'une montre pour progresser et dans le sens inverse pour retourner. Appuyer pour 2 sec pour sélectionner et 4 sec pour retourner au niveau supérieur.

Le premier niveau a les options suivantes (que en anglais):

1. **Load Configuration:** cela montre la dernière configuration du moteur et la charge du condensateur.
2. **Set Configuration:** cela montre tous les paramètres qui peuvent être sélectionnés
3. **Safe Unmounting:** sélectionner cet option pour démonter le servomoteur sans problèmes. La tige se retire complètement.

Procédure de configuration

Sélectionner le paramètre spécifique pour voir toutes les options disponibles. Une fois qu'un paramètre est sélectionné, le configurateur retourne automatiquement à la liste des paramètres. Pour retourner à la liste sans modifier la valeur, appuyer le bouton pour 4 sec.

Les paramètres sont :

1. Control signal type (Type signal de contrôle)

- a. Voltage (Tension)
- b. Current (Courant)

2. Control signal span (Plage signal de contrôle)

- a. 0-10 V (si paramètre 1 est "Voltage")
- b. 2-10 V (si paramètre 1 est "Voltage")
- c. 0-5 V (si paramètre 1 est "Voltage")
- d. 5-10 V (si paramètre 1 est "Voltage")
- e. 0-20 mA (si paramètre 1 est "Current")
- f. mA (si paramètre 1 est "Current")

3. Action type (Direction actionnement)

- a. DA (Direct Action)-(Action directe)
- b. RA (Reverse Action)-(Action inverse)

4. Curve type (Type de courbe de contrôle)

- a. Linear (linéaire)
- b. Equal Percentage (Egal pourcentage)

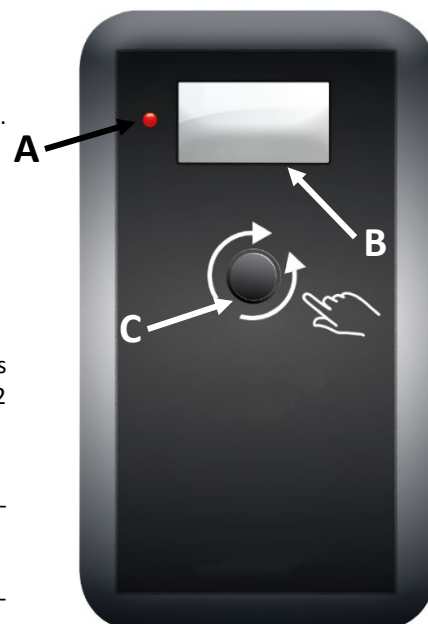
5. Fail Safe action (Direction retour de sécurité)

- a. Electrical Fail Safe Up (Retour de sécurité en haut)
- b. Electrical Fail Safe Down (Retour de sécurité en bas)

6. Save Configuration (Sauver la configuration)

- a. Yes (Oui)
- b. No (Non)

7. Load Configuration (Charger la configuration)



Safe Unmounting (démontage sécurisé)

Sélectionner cet option pour démonter le servomoteur si le paramètre de retour de sécurité est vers le bas (Electrical Fail Safe Down). Sélectionner-le du premier niveau du menu. Ne pas démonter le servomoteur en mode EFSD avant d'avoir suivi cette procédure.