



1. Caractéristiques générales

- Commande par micro-processeur avec réglage automatique des contacts de fin de course à la mise en service
- Led indiquant l'état de position
- Système de mesure de la course inusable, effet joule
- Stockage permanent de la course dans la mémoire Eprom, les valeurs ne peuvent être perdues
- Reconnaissance de rupture de fil en fonctionnement 2 ... 10 Vdc et 4 ... 20 mA
- Montage du capot en 4 positions, encliquetable à 90°, sans vis
- Position de sécurité par commutation d'un signal binaire (protection antigel)
- Commande manuelle débrayable avec signal de retour
- Reconnaissance de défaut en fonctionnement continu (en cas de blocage par action externe)
- Signaux de commande Y et de sortie X réversibles
- Signal de commande réglable : 3 points ou continu
- Hystérésis réglable
- Double isolation en 230 V, raccordement inutile à la terre (PE)

2. Caractéristiques Techniques

		MLH220A	MLH220C
Durée de course ¹⁾	s/mm	3	
Couple	kN	2,2	
Course	mm	max. 30	max. 30
Tension	Vac	230 +6% -10%	
Fréquence	Hz	50/60 ±5%	
Puissance absorbée	VA	12	6
Signal de commande ³⁾		3 points 0/2 ... 10 Vdc 77 kΩ 0/4 ... 20 mA 0,51 kΩ	
Signal de sortie ³⁾		0 ... 10 Vdc max. 8 mA min. 1200Ω	
Hystérésis ⁴⁾	V	0,05 . 0,15 . 0,3 . 0,5	

Protection	IP 54
Précision	Électrique 0,04 Vdc Mécanique 0,05 mm
Mode de fonctionnement	S3-50% ED c/h 1200 EN 60034-1
Arrêt des fins de course	dépendant de la charge
Température admissible	0 ... +60°C
Poids	3,2 kg

Options et accessoires servomoteurs

- Tension spéciale 115 Vac
- Contacts auxiliaires de fin de course⁵⁾ 2 contacts (WE1/WE2), libres de potentiel et réglables
 pouvoir de coupure 8A / 250 Vac
 8A / 30 Vdc
 tension d'enclenchement max. 40 Vac
 max. 12 Vdc
- Protection IP 65
- Signal de position⁵⁾ X = 0/4 ... 20 mA
- Accouplements pour autres fabricants

¹⁾ Course réglable, * réglage d'usine

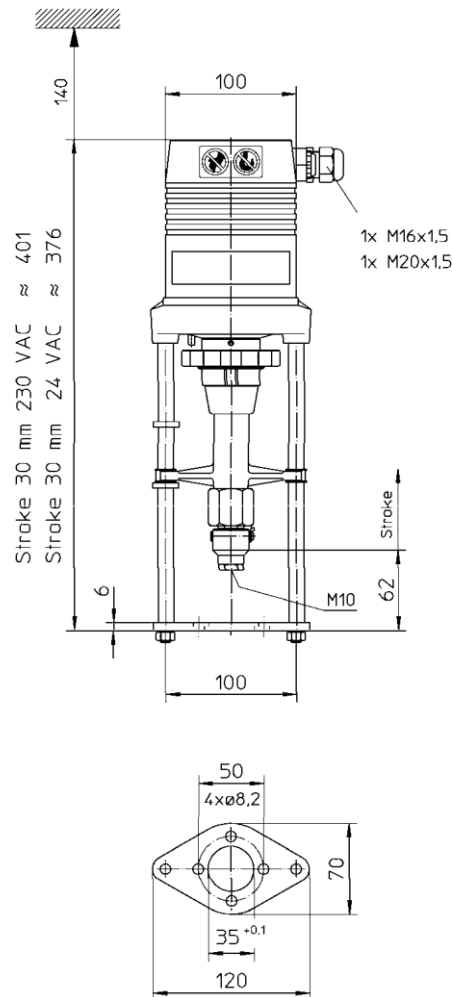
²⁾ Courant continu à préciser à la commande

³⁾ Signal de commande réglable

⁴⁾ Réglable par switches

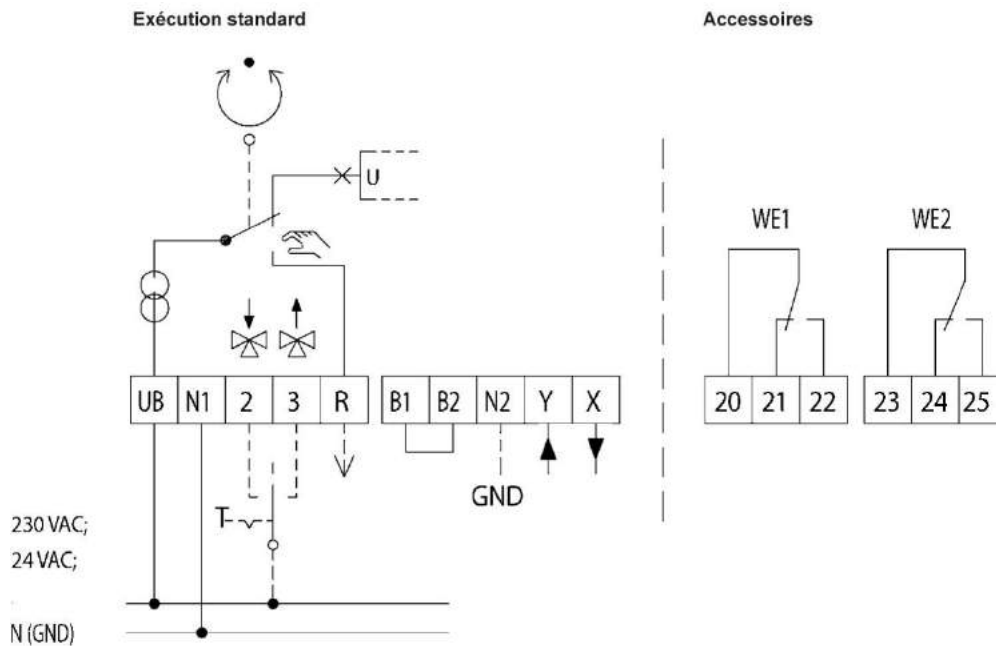
⁵⁾ Le signal de position 0/4 ... 20 mA ne peut être combiné avec les contacts auxiliaires de fin de course.

Côtes d'encombrement



**MLH220-
DN65 - DN100
(Course 30mm)**

Schéma de raccordement MLH220-



R : signal de retour en mode de fonctionnement «Service manuel»

R = 24 Vac max. 100 mA pour les servomoteurs en exécution 24 Vac

R = 24 Vdc max. 100 mA pour les servomoteurs en exécution 230 Vac

N2 : potentiel zéro des signaux «X», «Y» et «R»

Si les servomoteurs en 230 Vac sont commandés en mode de service continu, c'est-à-dire par le signal analogique Y, le raccordement de N2 (potentiel zéro du régulateur) est absolument nécessaire. Pour les servomoteurs en 230 Vac en mode de service à 3 points, le raccordement N2 n'est nécessaire que si X et / ou R sont utilisés par le servomoteur. Si les potentiels zéro des signaux X, Y et R sont identiques au potentiel zéro de la tension d'alimentation, on peut mettre un pont entre N1 et N2, pour éviter le raccordement de N2.

Nota : L'ouverture du pont B1/B2 actionne le moteur avec passage du fluide entre les voies A et AB (par exemple, protection antigel).

Sélection de l'indice en fonction de l'implantation de la vanne motorisée

1. À l'intérieur d'un bâtiment

- a) Local sec et hors gel Protection \geq IP30
- b) Local industriel sans risque de projection d'eau Protection \geq IP54
- c) Local humide ou/et hors gel Protection \geq IP65 + résistance anti-condensation
- d) Local industriel avec risque de projection d'eau Protection \geq IP65 + résistance anti-condensation + capotage moteur isolant

2. À l'extérieur sous abri

Protection \geq IP65 + résistance anti-condensation

3. À l'extérieur sans abri

Protection \geq IP65 + résistance anti-condensation + capotage moteur isolant