



**MLH400
MLH500**



MLH1000

1. Caractéristiques

- 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)
- Auto-contrôle intégré du réchauffeur
- 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 230V, raccordement inutile à la terre (PE)

2. Caractéristiques Techniques

		MLH500C	MLH500A		
Durée de course ¹⁾	s/mm	5 . 2,5*	5 . 2,5*		
Couple	kN	5,0	5,0		
Course	mm	max. 60	max. 60		
Tension	Vac	24 ±10%	230 +6% -10%		
Tension ²⁾	Vdc	24 ±10%	-		
Fréquence	Hz	50/60 ±5%	50/60 ±5%		
Puissance absorbée	VA	max. 18	max. 25		
Signal de commande configurable ³⁾		3 points 0/2 ... 10 Vdc 77kΩ 0/4 ... 20 mA 0,51kΩ	3 points 0/2 ... 10 Vdc 77kΩ 0/4 ... 20 mA 0,51kΩ		
Signal de sortie ³⁾		0 ... 10 Vdc max. 8 mA min. 1200Ω	0 ... 10 Vdc max. 8 mA min. 1200Ω		
Hystérésis ⁴⁾	V	0,05 . 0,15 . 0,3 . 0,5	0,05 . 0,15 . 0,3 . 0,5		
		MLH400C ⁵⁾	MLH400A ⁵⁾	MLH1000C ⁵⁾	MLH1000A ⁵⁾
Durée de course	s/mm	0,6,0,4	0,6,0,4	1	1
Couple	kN	4,0	4,0	10	10
Course	mm	max. 60	max. 60	max. 60	max. 60
Tension	Vac	24 ±10%	230 +6% -10%	24 ±10%	230 +6% -10%
Fréquence	Hz	50/60 ±5%	50/60 ±5%	50/60 ±5%	50/60 ±5%
Puissance absorbée	VA	max. 50	max. 63	max. 50	max. 63
Signal de commande configurable ³⁾		3 points 0/2 ... 10 Vdc 77kΩ 0/4 ... 20 mA 0,51kΩ	3 points 0/2 ... 10 Vdc 77kΩ 0/4 ... 20 mA 0,51kΩ	3 points 0/2 ... 10 Vdc 77kΩ 0/4 ... 20 mA 0,51kΩ	3 points 0/2 ... 10 Vdc 77kΩ 0/4 ... 20 mA 0,51kΩ
Signal de sortie ³⁾		0 ... 10 Vdc max. 8 mA min. 1200Ω	0 ... 10 Vdc max. 8 mA min. 1200Ω	0 ... 10 Vdc max. 8 mA min. 1200Ω	0 ... 10 Vdc max. 8 mA min. 1200Ω
Hystérésis ⁴⁾	V	0,05 . 0,15 . 0,3 . 0,5	0,05 . 0,15 . 0,3 . 0,5	0,05 . 0,15 . 0,3 . 0,5	0,05 . 0,15 . 0,3 . 0,5

Protection	IP 54		
Précision	MLH...	Electrique	0,04 Vdc
	MLH500	Mécanique	0,04 mm
	MLH400	Mécanique	0,04 mm
	MLH1000	Mécanique	0,05 mm
Mode de fonctionnement	MLH500 MLH400 / MLH1000	S3-50% ED c/h 1200 S3-30% ED c/h 1200	EN 60034-1 EN 60034-1
Arrêt des fins de course	dépendant de la charge		
Température admissible	-10°C ... +60°C		
Poids	MLH500C	7,0 kg	
	MLH500A	8,2 k	
	MLH1000	11,0 kg	
	MLH400	9,5 kg	

¹⁾ Course réglable, * préréglage usine

²⁾ Précisez à la commande le type de tension continue : 1. Tension continue - 2. Tension alternative

³⁾ Signaux continus réversibles

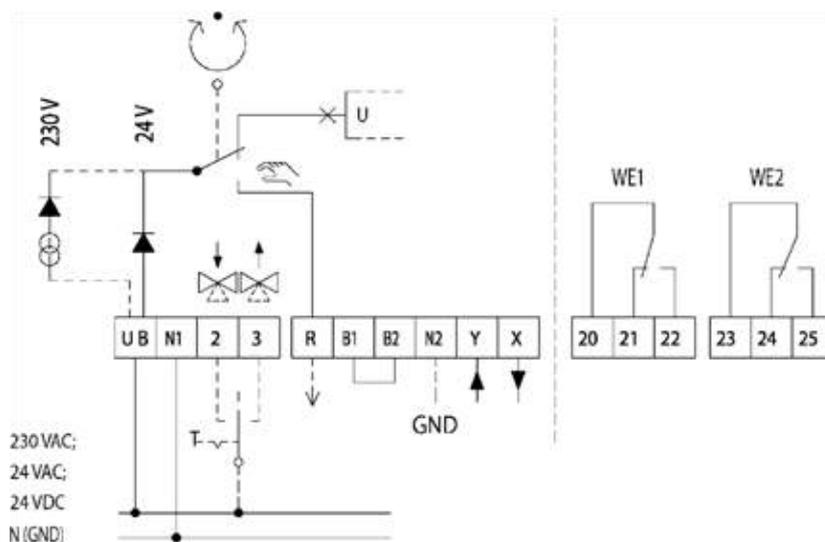
⁴⁾ Réglable sur place

⁵⁾ Uniquement pour 2GF et 3GF

Variante : servomoteurs et accessoires

- Tension spéciale : 115 Vac
- Contacts auxiliaires de fin de course : 2 contacts (WE1/WE2), libres de potentiel et réglables
 - * pouvoir de coupure 8 A / 250 Vac
8 A / 30 Vdc
 - * tension d'enclenchement max. 400 Vac
max. 125 Vdc
- Protection : IP 65
- Signal de position : X = 0/4 ... 20 mA
- Accouplements pour d'autres fabrication

Schémas de Raccordement



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 24 Vdc

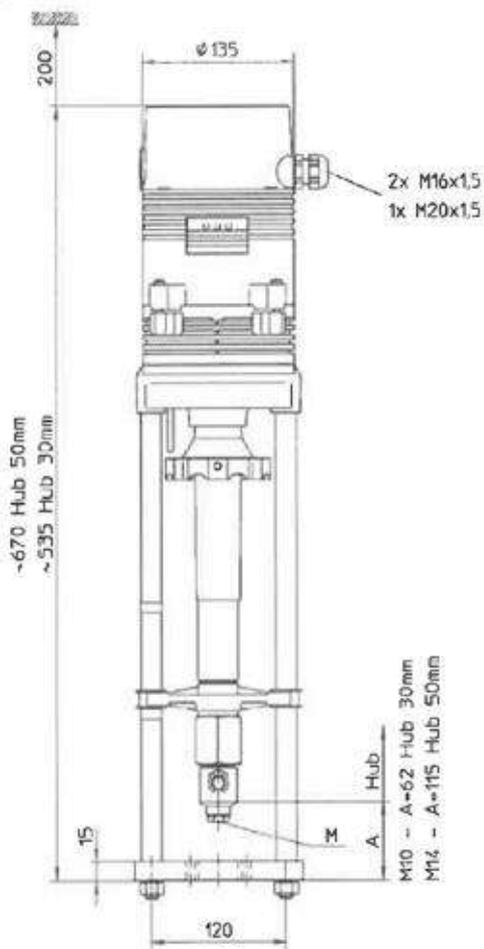
R = 24 Vdc max. 100 mA pour les servomoteurs en exécution 230 Vac

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

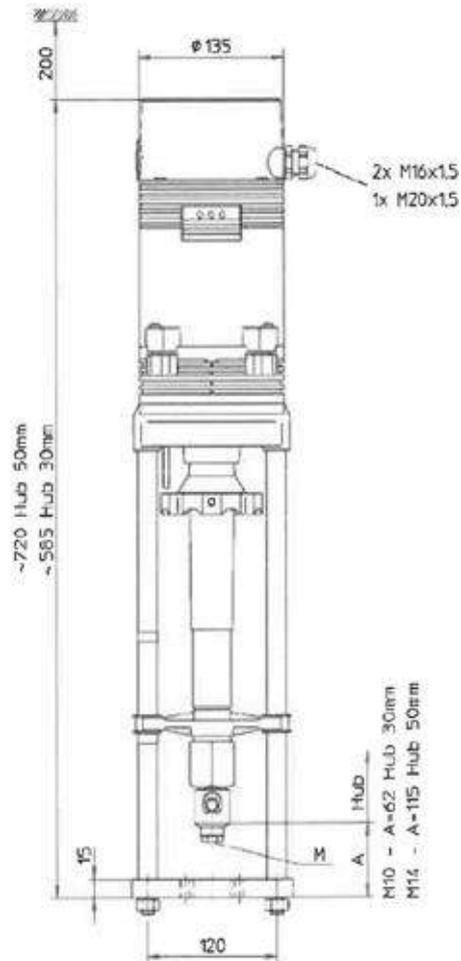
Si les servomoteurs en 230 Vac sont commandés en mode de service **continu**, c'est-à-dire par le signal analogique **Y**, le raccordement de N2 (potentiel zéro du régulateur) est absolument nécessaire. Pour les servomoteurs en 230 Vac en mode de service à **3 points**, le raccordement N2 n'est nécessaire 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).

Côtes d'encombrement

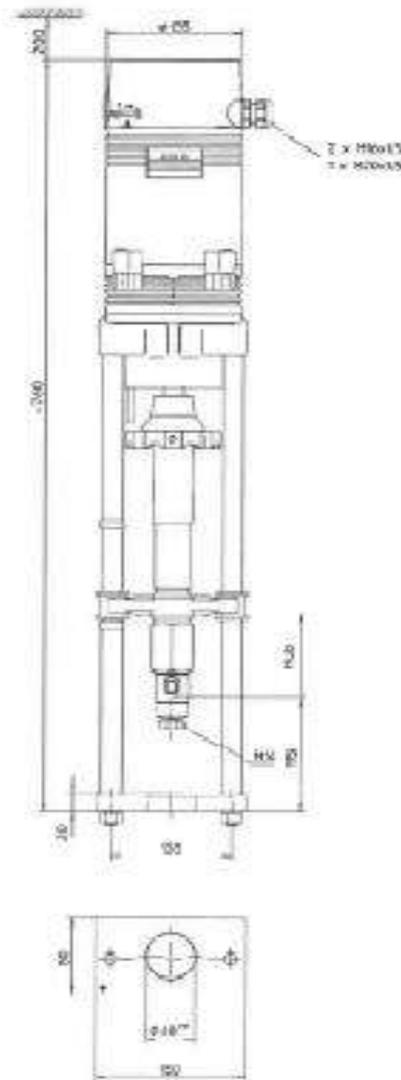


MLH500



MLH400

Côtes d'encombrement



MLH1000

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