



ACVATIX™

## Servomoteurs électriques pour vannes combinées

SQV..P..

Pour vannes VPF43.. et VPF53..

- **SQV91.. Alimentation** 24 V~/–  
**Signal de commande** 3 points, 0...10 V–, 4...20 mA–
- Avec recopie de position et sélection de la caractéristique
- Avec commande manuelle, indicateur de position et d'état (LED)
- Temps de course réglables 40...240 s
- Avec fermeture d'urgence (vanne combinée ouverte/fermée)
- Sens d'action au choix
- Fonctions étendues optionnelles : contacts auxiliaires, potentiomètre et module 230 V~
- Montage direct sur les vannes
- Homologué UL

### Domaines d'application

Servomoteurs électriques pour la commande de vannes combinées Siemens de type VPF43.. et VPF53.. avec course de 20 mm, utilisées dans les installations de ventilation, de climatisation, de chauffage urbain et de refroidissement.

## Références et désignations

Référence	Code article	Course	Force de réglage	Tension d'alimentation	Signal de positionnement	Temps de retour à zéro	Temps de course <sup>2)</sup>		Fermeture d'urgence, l'axe du moteur...
							20 mm	40 mm	
<b>SQV91P30</b>	S55150-A130	20/40 mm	1100 N	24 V~/– 230 V~ <sup>1)</sup>	3-points 0...10 V– 4...20 mA–	30 s	40 s	80 s	... rentre
<b>SQV91P40</b>	S55150-A131						60 s	120 s	
							90 s	180 s	... sort
							120 s	240 s	

<sup>1)</sup> 230 V~ nécessite l'accessoire ASP1.1

<sup>2)</sup> Temps de course avec commutateur DIL, voir page 7

## Accessoires électriques

Référence	Paire de contacts auxiliaires ASC10.42	Potentiomètre ASZ7.6/1000	module 230 V~ ASP1.1
Code article	S55845-Z137	S55845-Z136	S55845-Z138
Au total : max. 2 accessoires par servomoteur			
<b>SQV91P30</b>	Max. 1		Max. 1
<b>SQV91P40</b>	Max. 1		Max. 1

## Pièces détachées, N° série

Aucune pièce détachée n'est nécessaire.  
Numéros de série, voir page 13

## Indications pour la commande

### Exemple

Référence	Code article	Désignation	Quantité
SQV91P40	S55150-A131	Commande	1
ASZ7.6/1000	S55845-Z136	Potentiomètre	1

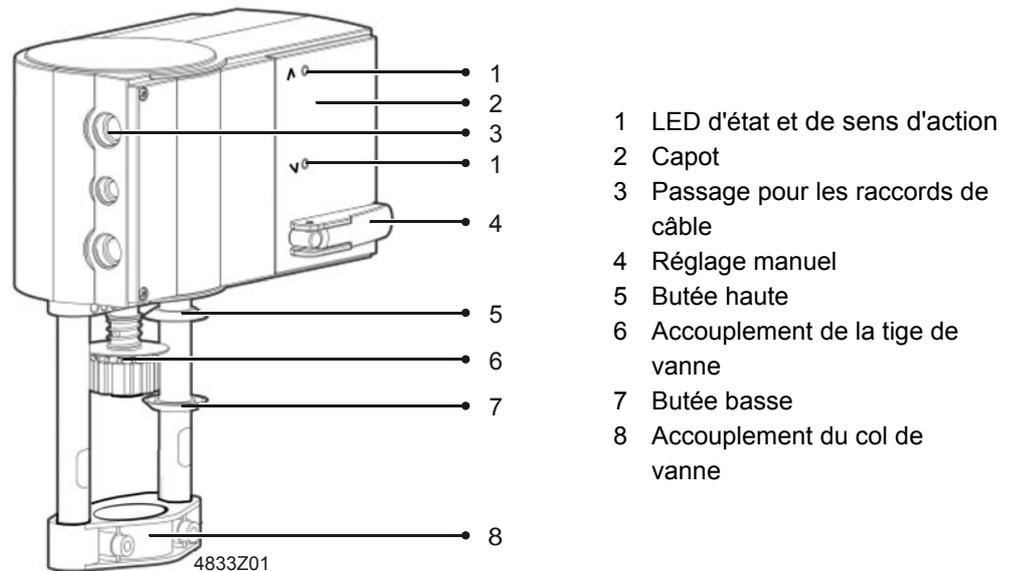
### Livraison

Le servomoteur, la vanne combinée et les accessoires sont livrés dans des emballages séparés.

## Combinaisons d'appareils

Vanne	DN	Pression nominale PN	Débit volumique V	Fiche produit
 <b>Vannes combinées</b>				
<b>VPF43..</b>	Bride	50 <sup>1)</sup>	4,4 .. 35 m <sup>3</sup> /h	N4315
		65 80 <sup>1)</sup>		
<b>VPF53..</b>	Bride	50 <sup>1)</sup>	4,4 .. 35 m <sup>3</sup> /h	N4316
		65 80 <sup>1)</sup>		

<sup>1)</sup> en préparation



Cet actionneur peut fonctionner en 3 points ou en tant qu'actionneur progressif dans les deux sens d'action, selon le type de raccordement. Il est adapté aux vannes combinées VPF.. avec course de 20 mm comme 40 mm. Le calibrage de la course automatique se fait pendant l'initialisation.

Le servomoteur dispose d'une fonction de recopie de position.

En cas de coupure de la tension d'alimentation, le servomoteur se positionne en fin de course, voir "Fermeture d'urgence", page 5. Après un redémarrage ou un démarrage après déclenchement de la fermeture d'urgence, attendre 45 s jusqu'à ce que le servomoteur soit à nouveau disponible.

Les commutateurs DIL permettent de régler le temps de course (40...240 s) et la caractéristique de débit (lin/log).

Fonctionnement automatique  
Fonctionnement manuel

Le levier du réglage manuel est en position fermée.

Le réglage manuel permet de changer la position manuellement. L'ouverture du levier de réglage manuel éteint le moteur. Après le retour en position fermée du levier, la fermeture d'urgence (ressort de rappel) est à nouveau active et la position de consigne est retrouvée sans calibrage.

Si le levier reste ouvert, le servomoteur reste dans cette position, même hors tension.

Initialisation, accouplement automatique, calibrage

Le servomoteur se calibre de manière autonome pour tout type de raccordement. Dès sa première mise sous tension et après le temps d'attente, son initialisation démarre.

Le servomoteur va jusqu'à la butée basse de la vanne combinée et s'accouple automatiquement à son axe. Ensuite, il rejoint la butée supérieure, la mesure et l'enregistre.

Un recalibrage peut être déclenchée manuellement à tout moment, voir "Recalibrage", page 5.

Signal de commande 3 points

L'application d'une tension sur la borne G1 ou G2 ou bien L1<sup>1)</sup> ou L2<sup>1)</sup> permet d'amener le servomoteur dans une position quelconque.

- Tension sur G2, L2 : L'axe du servomoteur rentre ; la vanne s'ouvre
- Tension sur G1, L1 : L'axe du servomoteur sort ; la vanne se ferme
- Pas de tension sur G1 et G2, ou L1 et L2 : La vanne s'immobilise dans la position actuelle

<sup>1)</sup> si utilisation du module 230 V~ ASP1.1

## Changement du sens d'action

La permutation des connexions G1 et G1 ou L1 et L2 permet d'inverser le sens de la course.

Action directe	Signal de commande OUVERTURE en G2, L2 Signal de commande FERMETURE en G1, L1
Action inverse	Signal de commande OUVERTURE en G1, L1 Signal de commande FERMETURE en G2, L2

- Indications
- Ne pas utiliser les raccordements Yu (0...10 V $\bar{-}$ ) et Yi (4...20 mA $\bar{-}$ )
  - Sélection du temps de course, voir "Temps de course", page 11
  - Les caractéristiques de vanne "lin" ou "log" ne peuvent pas être sélectionnées
  - La recopie de position U est activée après l'initialisation/calibrage

En fin de course (butée de la vanne ou course maximale atteinte) ou en surcharge, la coupure électronique du moteur agit (pas de contact de fin de course).

Signaux de commande Yu et Yi  
0...10 V $\bar{-}$  (Yu)  
4...20 mA $\bar{-}$  (Yi)

L'application d'un signal de commande progressif Yu ou Yi permet d'amener les vannes dans une position quelconque. Le raccordement de la tension sur G1 ou G2 permet d'inverser le sens de la course (action directe/inverse) :

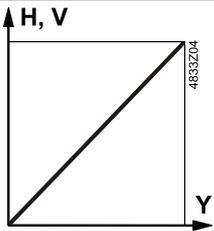
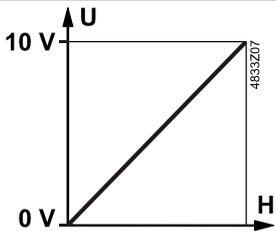
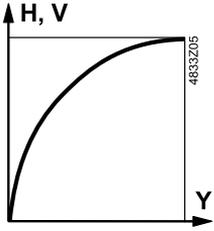
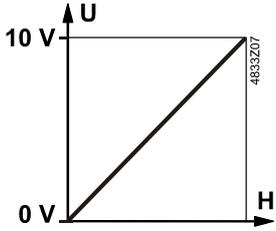
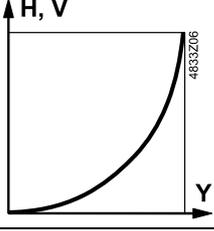
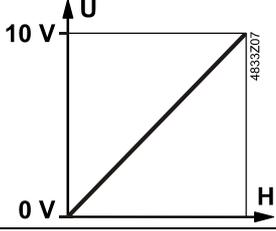
Action directe	Alimentation 24 V $\bar{-}$ en G1, ou 230 V $\sim$ en L1 <ul style="list-style-type: none"><li>• Signal en Yu, Yi, croissant : l'axe du servomoteur rentre ; la vanne s'ouvre</li><li>• Signal en Yu, Yi décroissant : l'axe du servomoteur rentre, la vanne se ferme</li><li>• Signal en Yu, Yi constant : l'axe du servomoteur s'immobilise dans la position atteinte</li></ul>
Action inverse	Alimentation 24 V $\bar{-}$ en G2, ou 230 V $\sim$ en L2 <ul style="list-style-type: none"><li>• Signal en Yu, Yi décroissant : l'axe du servomoteur rentre, la vanne se ferme</li><li>• Signal en Yu, Yi, croissant : l'axe du servomoteur rentre ; la vanne s'ouvre</li><li>• Signal en Yu, Yi constant : l'axe du servomoteur s'immobilise dans la position atteinte</li></ul>

## Sens d'action

	Signal de positionnement	Tension de fonct.	Axe du servomoteur	Vanne combinée
Direct	Yu, Yi croissant	G1 à 24 V $\bar{-}$ L1 à 230 V $\sim$	Rentre	S'ouvre
Inverse	Yu, Yi croissant	G2 à 24 V $\bar{-}$ L2 à 230 V $\sim$	Sort	Se ferme

- Indications
- Si Yu et Yi reçoivent tous deux un signal de commande, alors l'entrée dont la valeur est la plus élevée est prioritaire.
  - Avec le module 230 V $\sim$  ASP1.1, le SQV..P peut également être exploité en 0...10 V $\bar{-}$  ou en 4...20 mA $\bar{-}$ .
  - Si Yu ou Yi est interrompu, le servomoteur retourne en fin de course selon le sens d'action choisi :
    - Alimentation en G1 ou L1 l'axe du servomoteur sort
    - Alimentation en G2 ou L2 l'axe du servomoteur rentre
  - Sélection du temps de course, voir "Temps de course", page 11
  - Les caractéristiques de vanne "lin" ou "log" peuvent être sélectionnées
  - La recopie de position U est activée après l'initialisation/calibrage
  - Le fonctionnement en parallèle est possible jusqu'à 5 servomoteurs, voir "Caractéristiques techniques", page 11

La recopie de position U (0...10 V-) est toujours proportionnelle à la course H du servomoteur. Elle est également active avec le module 230 V~ ASP1.1.

Commutateur DIL	Caractéristiques de débit	Recopie de position U
lin = linéaire <sup>1)</sup>		
log = à égal pourcentage, n <sub>gl</sub> = 3 (logarithmique)		
log = à égal pourcentage, n <sub>gl</sub> = 3 (exponentiel)		

<sup>1)</sup> Réglage par défaut

Fermeture d'urgence

En cas de coupure de courant à la borne G ou L, le servomoteur rejoint la fin de course (ouvert ou fermé selon la direction de l'axe du servomoteur) grâce au ressort précontraint. Dans ce cas, la fonction de régulation du moteur est bloquée pendant 45 s (les deux LED sont vertes), afin que la position de fin de course puisse être atteinte. Un recalibrage a lieu. La rapidité du rappel prévient les coups de bélier dans les canalisations.

Fin de course	SQV91P30	Axe du servomoteur rentré	Vanne ouverte (V = 100 %)
	SQV91P40	Axe du servomoteur sorti	Vanne fermée (V = 0 %)

Recalibrage

Une nouvelle calibration peut être déclenchée manuellement à tout moment.

1. Le servomoteur est alimenté
2. Fermer puis rouvrir deux fois en moins de 4 secondes le levier de commande manuelle
3. Les deux LED clignotent en vert
4. Quand les deux LED cessent de fonctionner, le recalibrage est réussi
5. Retour aux fonctions de régulation normales

Remarques

- La recopie de position U est inactive, ce qui correspond à la valeur "0"
- L'initialisation se fait avec le temps de course le plus court
- Le recalibrage n'est valable qu'une fois le processus entièrement terminé
- L'ouverture du levier de réglage interrompt le processus

## Détection de blocage

Quand le servomoteur de vanne détecte un blocage, il transmet l'information via le signal de retour en le faisant passer à 0 V après environ 90 s. Pendant ce temps, le servomoteur de vanne tente de surmonter le blocage. S'il y parvient, la fonction de régulation normale reprend et la copie de position U est à nouveau disponible.

## Comportement en fin de course

La fonction de détection de blocage est déjà en fonctionnement. Cela signifie que le servomoteur adopte le comportement suivant en position de fin de course  $H_{100}$  et  $H_0$ , non seulement pendant l'initialisation et le calibrage, mais aussi en régime normal :

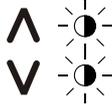
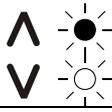
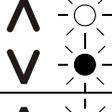
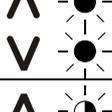
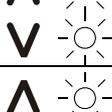
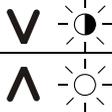
1. Le servomoteur rejoint la fin de course, la LED correspondant au sens de déplacement est allumée
2. Il reconnaît la fin de course, les deux LED s'allument
3. Puis il part brièvement dans la direction inverse, la LED correspondant au sens de déplacement s'allume
4. Puis il repart pour rejoindre l'autre fin de course, la LED correspondant au sens de déplacement s'allume en conséquence
5. Il reconnaît la fin de course, les deux LED s'allument

Ce comportement se répète, l'intervalle entre les mouvements augmentant exponentiellement. Les intervalles sont :

25 s
1 min 40 s
6 min 40 s
26 min
1 h 46 min 40 s
7 h 6 min 40 s
1 jour 4 h 26 min 40 s

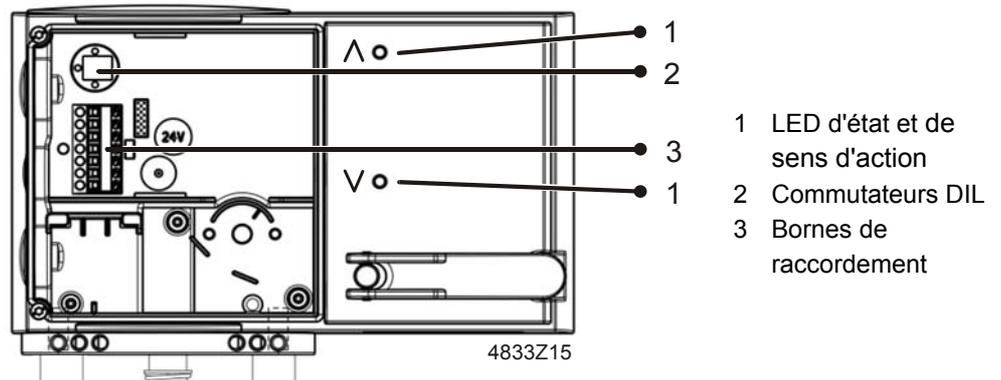
## LED d'état et de sens d'action

L'état et le sens d'action sont signalés par deux LED vertes.

Affichage		Fonction
4833Z08 	<ul style="list-style-type: none"> <li>▪ La LED clignote</li> <li>▪ La LED clignote</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>▪ Initialisation</li> <li>▪ Fonctionnement manuel</li> <li>▪ Temps d'attente après la mise sous tension ou la fin de la fermeture d'urgence</li> </ul>
4833Z09 	<ul style="list-style-type: none"> <li>▪ Allumée</li> <li>▪ --</li> </ul>	L'axe du servomoteur rentre
4833Z10 	<ul style="list-style-type: none"> <li>▪ --</li> <li>▪ Allumée</li> </ul>	L'axe du servomoteur sort
4833Z11 	<ul style="list-style-type: none"> <li>▪ Allumée</li> <li>▪ Allumée</li> </ul>	Fin de course atteinte
4833Z12 	<ul style="list-style-type: none"> <li>▪ La LED clignote</li> <li>▪ --</li> </ul>	Blocage / corps étranger détecté au trajet aller
4833Z13 	<ul style="list-style-type: none"> <li>▪ --</li> <li>▪ La LED clignote</li> </ul>	Blocage / corps étranger détecté au trajet retour
4833Z14 	<ul style="list-style-type: none"> <li>▪ --</li> <li>▪ --</li> </ul>	Absence de tension d'alimentation

## Thermostat antigel

Les servomoteurs peuvent être protégés par un thermostat antigel ou de sécurité, voir "Schémas de raccordement" page 11.



## Commutateur DIL Temps de course

Commutateur DIL	Vitesse	Temps de course <sup>1)</sup>	
		20 mm	40 mm
	2 s/mm	40 s <sup>2)</sup>	80 s <sup>2)</sup>
	3 s/mm	60 s	120 s
	4,5 s/mm	90 s	180 s
	6 s/mm	120 s	240 s

<sup>1)</sup> Tolérance :  $\pm 1$  s

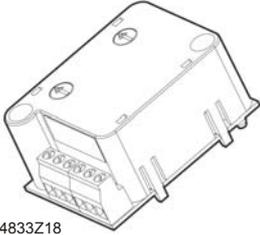
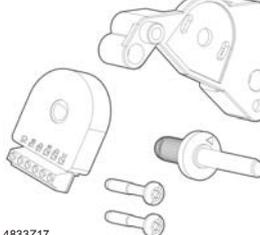
<sup>2)</sup> Réglage par défaut

## Commutateur DIL Caractéristiques de débit

La sélection de la caractéristique de débit ne peut être utilisée qu'avec un raccordement de signal de commande progressif 0...10 V- et 4...20 mA-.

Commutateur DIL	Caractéristiques de débit	
	lin = linéaire <sup>1)</sup>	
	log = à égal pourcentage, $n_{gl} = 3$ (logarithmique)	
	log = à égal pourcentage, $n_{gl} = 3$ (exponentiel)	

<sup>1)</sup> Réglage par défaut

Réf. Code art.	ASC10.42 S55845-Z137	ASZ7.6/1000 S55845-Z136	ASP1.1 S55845-Z138
	Paire de contacts auxiliaires	Potentiomètre	module 230 V~
	 4833Z18	 4833Z17	 4833Z16
	Les points de commutation sont réglables progressivement entre 0...100 %	0...1000 Ω	Convertisseur 230 V~ vers 24 V~
Nombre	max. 1		max. 1
	max. 2		

Autres indications voir chapitre "Caractéristiques techniques", page 9.

## Indications

### Indications pour l'ingénierie

Le raccordement électrique est à effectuer conformément aux prescriptions locales en matière d'installations électriques et aux schémas de raccordement figurant plus loin.

Respecter impérativement les prescriptions techniques et les restrictions en matière de sécurité et de protection des personnes et des biens.

- Avec un raccordement 3 points ou un signal de commande 4...20 mA–, le servomoteur doit être commandé par un régulateur dédié, voir "Schémas de raccordement", page 11.
- Avec un raccordement 0...10 V– (impédance d'entrée  $R_i = 100 \text{ k}\Omega$ ), il est possible de commander jusqu'à 5 servomoteurs parallèlement avec un seul régulateur ayant une intensité maximale admissible de 1 mA.
- Si l'on utilise un double contact auxiliaire ASC10.42, reporter ses points de commutation sur le schéma de l'installation.
- Ne pas calorifuger la console du servomoteur ou l'axe de la vanne, afin de permettre la circulation d'air.
- **Le non-respect de ces règles peut créer un risque d'accident ou d'incendie.**
- **En l'absence de mesures de protection, tout contact avec des pièces chauffées entraîne des brûlures !**
- Respecter les températures admissibles, voir chapitre "Caractéristiques techniques", page 9.

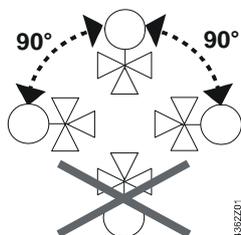


## Montage

La notice 74 319 0821 0 de montage des vannes combinées est jointe à l'emballage du servomoteur. Les instructions de montage de l'accessoire se trouvent dans son emballage.

Accessoires		instructions de montage	
ASC10.42	S55845-Z137	M4833.1	74 319 0860 0
ASZ7.6/1000	S55845-Z136	M4833.2	74 319 0861 0
ASP1.1	S55845-Z138	M4833.3	74 319 0862 0

Positions de montage



## Mise en service

- Lors de la mise en service, vérifier le câblage et effectuer un contrôle de fonctionnement.
- Procéder à l'installation des auxiliaires et potentiomètres et à leur installation et vérification selon le schéma d'installation.

## Maintenance

Les servomoteurs ne nécessitent pas d'entretien particulier.

Recommandation

- Vérifier régulièrement le bon fonctionnement des servomoteurs avec fonctions de sécurité (course d'essai).

Au cours de la maintenance de l'organe de réglage :

- Débrancher la pompe et l'alimentation
- Fermer la vanne d'arrêt de la tuyauterie
- Attendre que les canalisations ne soient plus sous pression et qu'elles soient entièrement refroidies
- Le cas échéant, débrancher tous les raccordements électriques.
- Ne procéder à la nouvelle mise en service de la vanne qu'après avoir monté le servomoteur conformément aux instructions.

Recommandation

Lancer le calibrage de la course après toute opération d'entretien.

Réparation

- Il n'existe aucune pièce détachée, le servomoteur doit être remplacé entièrement.
- **Du fait du risque élevé de blessures, le démontage du ressort dans le servomoteur est interdit.**



## Garantie

Les données d'ingénierie énumérées au chapitre "Combinaisons d'appareils" (page 2) sont garanties exclusivement avec les vannes Siemens mentionnées.

## Remarque

**En cas d'utilisation des servomoteurs avec d'autres vannes, il incombe à l'utilisateur d'en assurer le bon fonctionnement et la garantie accordée par Siemens Building Technologies est annulée.**

## Caractéristiques techniques

		SQV..P..
<b>Alimentation</b>	Tension de fonctionnement	24 V ~ ± 20 % 24 V- ± 15% 230 V~ ± 15 %
	Avec module ASP1.1 230 V~	
	Fréquence	50...60 Hz
	Fusible de la ligne d'alimentation selon DIN 57100 partie 430 (câbles de raccordement)	6 A...10 A à fusion lente
	Consommation d'énergie	20 VA / 7,5 W
	Avec module ASP1.1 230 V~	22 VA
<b>Données de fonctionnement</b>	Temps de course	20 mm 40 mm
	Force de réglage Course nominale Température de fluide admissible (corps de vanne assemblé)	40 <sup>1)</sup> / 60 / 90 / 180 s 80 <sup>1)</sup> / 120 / 180 / 240 s Le temps de course dépend du réglage des commutateur sDIL, "Temps de course" (page 7) 1100 N 20 mm / 40 mm 1...120 °C
<b>Signaux d'entrée</b>	Signal de commande	Borne G1, G2 Tension
		3-points 24 V~ ± 20 % 24 V- ± 15 % 230 V~ ± 15 %
	Borne Yu	Tension 0...10 V-
	Borne Yi	Impédance d'entrée Intensité Impédance d'entrée ≥ 100 kΩ 4...20 mA- 50 Ω
<b>Fermeture d'urgence</b> <sup>2)</sup>	Borne G	SQV91P30
		Interruption de l'alimentation Axe du servomoteur rentré, vanne combinée ouverte à 100 %
		SQV91P40
	Temps de retour à zéro	Axe du servomoteur sorti, vanne combinée fermée à 0 % 15 s <sup>3)</sup> 30 s <sup>3)</sup>
<b>Signal de recopie de position</b>	Recopie de position U	0...10 V- ± 1 %
	Impédance de charge charge	> 2,5 kΩ ohmique max. 4 mA
<b>Câbles de raccordement</b>	Sections de ligne	0,75...1,5 mm <sup>2</sup> , AWG 20...16 <sup>4)</sup>
	Entrées de câble	2 passages M20 x 1,5 1 passage M16 x 1,5
<b>Isolation électrique</b>	Protection mécanique du boîtier en position verticale à horizontale	IP 66 selon EN 60529
	Classe d'isolement	selon EN 60730 24 V~/~ III Avec module ASP1.1 230 V~ II
<b>Conditions ambiantes</b>	Fonctionnement	CEI 60721-3-3
	Conditions climatiques	Classe 3K5
	Emplacement de montage	à l'intérieur, à l'abri des intempéries
	Température	0...55 °C
	Humidité (sans condensation)	< 95 % h.r.
	Transport	CEI 60721-3-2
	Conditions climatiques	Classe 2K3
	Température	-30...70 °C
	Humidité	< 95 % h.r.
	Stockage	CEI 60721-3-1
	Conditions climatiques	Classe 1K3
	Température	-30...65 °C
	Humidité	5...95 % h.r.
	Température max. du fluide sur la vanne combinée assemblée	130 °C
<b>Normes et homologations</b>	Conformité CE	
	Directive relative à la compatibilité électromagnétique	2004/108/CE
	Immunité	EN 61000-6-2 : [2005] environnement industriel <sup>5)</sup>
	Emission	EN 61000-6-4 : [2007] environnement industriel
	Sécurité électrique	AC 230 V 230 V~
		EN 60730-1 : [2000] EN 60730-2-14 : [1997]
	Directive relative à la basse tension	2006/95/CE
	C-tick	N 474
	Conformité UL	24 V~/~ 230 V~ UL 873 -
<b>Respect de l'environnement</b>		ISO 14001 (Environnement)
		ISO 9001 (Qualité)

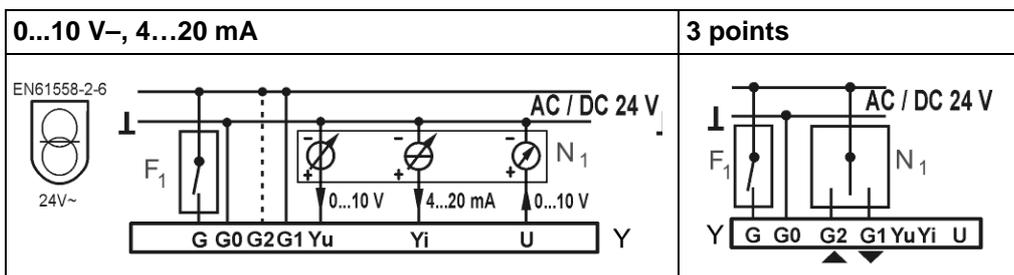
		<b>SQV..P..</b>
		SN 36350 (produits respectueux de l'environnement) RL 2002/95/EG (RoHS)
<b>Dimensions</b>		Cf. "Encombrements" (page 11)
<b>Accessoires</b>	Potentiomètre ASZ7.6/1000	0...1000 Ω ± 20 %
	Tension charge	AC/DC 24 V
	< 1 W	
	Double contact auxiliaire ASC10.42 Pouvoir de coupure module 230 V~ ASP1.1	12... V~/-, 230 V~, 6 A ohmique, 2 A inductif
	Tension Consommation d'énergie	230 V~ ± 5 % 22 VA

- 1) Réglage par défaut
- 2) La fonction de régulation reste bloquée 45 s
- 3) Pour une température ambiante de 23 °C et une charge nominale de 1100 N
- 4) AWG = American wire gauge
- 5) Transformateur 160 VA (par ex. Siemens 4AM 3842-4TN00-0EA0) pour servomoteurs 24 V~

## Schémas de raccordement

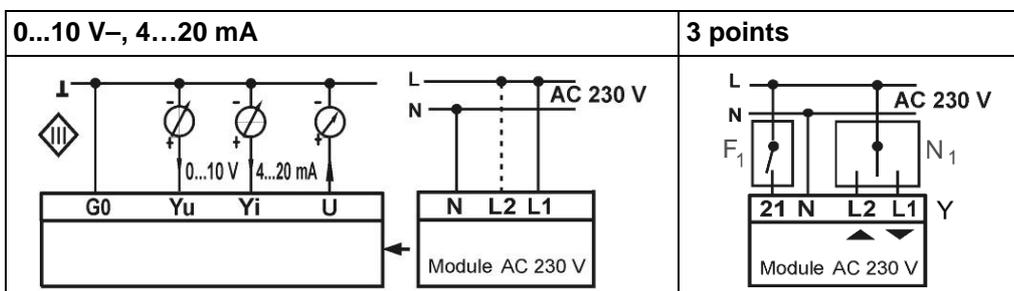
### Schémas de raccordement

AC/DC 24 V



- Y1 Servomoteur  
N1 Régulateur  
F1 thermostat antigel

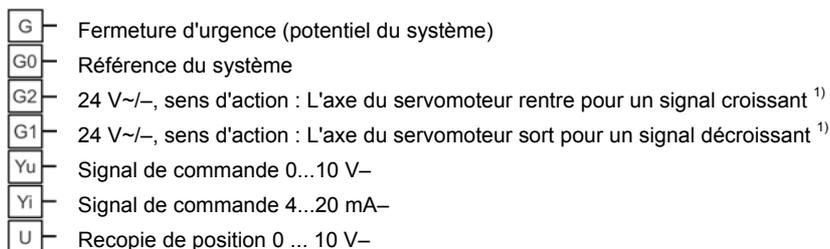
230 V~



- Y1 Servomoteur  
N1 Régulateur  
F1 Thermostat antigel

### Bornes de raccordement 0...10 V- 4...20 mA-

AC/DC 24 V



Avec module 230 V~ ASP1.1

230 V~	L1	230 V~, sens d'action : l'axe du servomoteur sort pour un signal décroissant <sup>1)</sup>
	L2	230 V~, sens d'action : l'axe du servomoteur rentre pour un signal croissant <sup>1)</sup>
	N	Neutre
	21	Fermeture d'urgence (phase)
	U	Recopie de position 0 ... 10 V-
	Yi	Signal de commande 4...20 mA-
	Yu	Signal de commande 0...10 V-

<sup>1)</sup> Raccorder G1 ou G2, ou bien L1 ou L2. Pour plus d'informations, voir "Signaux de commande Yu et Yi", page 4

### 3 points

AC/DC 24 V	G	Fermeture d'urgence (potentiel du système)
	G0	Référence du système
	G2	24 V~/-, sens d'action : l'axe du servomoteur rentre, vanne fermée à 0 % <sup>1)</sup>
	G1	24 V~/-, sens d'action : l'axe du servomoteur sort, vanne ouverte à 100 % <sup>1)</sup>
	Yu	Signal de commande 0...10 V- (ne pas utiliser en commande 3 points)
	Yi	Signal de commande 4...20 mA- (ne pas utiliser en commande 3 points)
	U	Recopie de position 0 ... 10 V-

Avec module 230 V~ ASP1.1

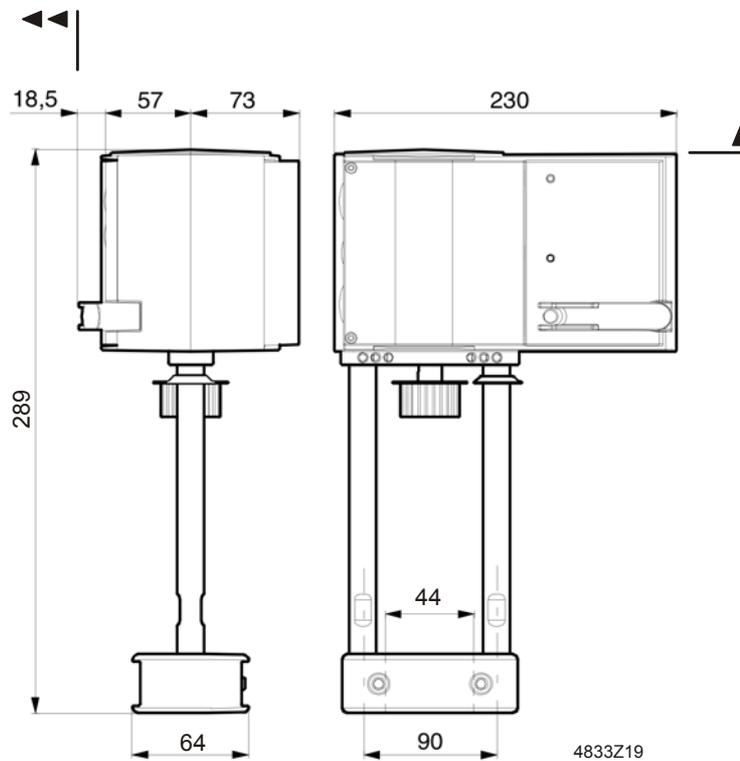
230 V~	L1	230 V~, sens d'action : L'axe du servomoteur sort, vanne ouverte à 100 % <sup>1)</sup>
	L2	230 V~, sens d'action : L'axe du servomoteur rentre, vanne fermée à 0 % <sup>1)</sup>
	N	Neutre
	21	Fermeture d'urgence (phase)
	U	Recopie de position 0 ... 10 V-
	Yi	Signal de commande 4...20 mA- (ne pas utiliser en commande 3 points)
	Yu	Signal de commande 0...10 V- (ne pas utiliser en commande 3 points)

<sup>1)</sup> Pour plus d'informations, voir "Signal de commande 3 points", page 11

## Encombres

---

Dimensions en mm



▶	>100 mm	Distance minimale par rapport au mur ou au plafond pour le montage, le raccordement, la commande, la maintenance, etc.
▶▶	>200 mm	

### Numéros de série

Référence	Numéro de révision	Référence	Numéro de révision
SQV91P30	A	SQV91P40	A