

ASM 124S, 134S : Servomoteur de volet avec SAUTER Universal Technology (SUT)

Votre atout en matière d'efficacité énergétique

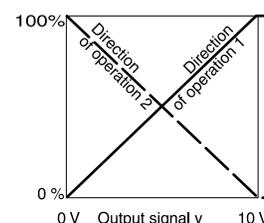
Désactivation en fonction du couple de rotation pour une utilisation efficace de l'énergie

Caractéristiques

- Pour l'actionnement des volets d'air, de fermeture, d'étranglement et de stores
- Pour régulateurs avec sortie à commutation (2 et 3 points) ou sortie continue (0...10 V)
- Douille de couplage à centrage automatique
- Train d'engrenages débrayable pour le positionnement du volet et pour le réglage manuel
- Moteur pas à pas avec électronique de commande et de coupure
- Exempt de maintenance
- Adaptation intelligente de l'angle de rotation, avec adaptation du rappel
- Modification du sens de rotation par permutation des raccordements
- Convient pour toutes les positions de montage
- Modèle avec câble sans halogène sur demande



ASM1*4SF132



Caractéristiques techniques

Alimentation électrique

Tension d'alimentation 24 V~	±20 %, 50...60 Hz
Tension d'alimentation 24 V ¹⁾	±20 %

Valeurs caractéristiques

Angle de rotation	95° max.
Arbre de volet adm. (dureté)	300 HV max.
Bruit en marche	< 30 dB (A)
Temps de réponse	200 ms

Positionneur

Signal de commande	0...10 V, R _i > 100 kΩ
Rétrosignal de position	0...10 V (charge > 10 kΩ)
Point de départ U ₀	0 ou 10 V
Différentiel de commande ΔU	10 V
Seuil de commutation X _{sh}	200 mV

Conditions ambiantes

Température ambiante adm.	-20...55 °C
Humidité ambiante adm.	< 95 % HR sans condensation

Structure constructive

Poids	1,6 kg
Boîtier	Partie inférieure noire, partie supérieure jaune
Matériau du boîtier	Plastique difficilement inflammable
Câble de raccordement	1,2 m de long, 2 × 0,75 mm ²

Normes, directives

Indice de protection	IP40 (EN 60529), IP43 (EN 60529), IP54 (EN 60529)
Classe de protection	III (IEC 60730)
Directive CEM 2014/30/UE	EN 61000-6-1, EN 61000-6-2 EN 61000-6-3, EN 61000-6-4
Mode de fonctionnement	Type 1 AB (EN 60730) Type 1 C (EN 60730)
Logiciel	A (EN 60730)

¹⁾ 24 V= uniquement pour signaux de commande 0...10 V



Aperçu des types

Modèle	Couple de rotation	Couple de maintien	Temps de course pour 90°	Puissance absorbée	Arbre de volet admissible
ASM124SF132	15 Nm	15 Nm	60, 120 s	2,4 W, 4,4 VA	Ø 12...20 mm, □ 10...16 mm
ASM134SF132	30 Nm	30 Nm	120, 240 s	2,4 W, 4,3 VA	Ø 12...20 mm, □ 10...16 mm

💡 **Puissance absorbée à l'arrêt :**

💡 ASM124SF132 : 0,25 W, 0,46 VA

💡 ASM134SF132 : 0,26 W, 0,48 VA

Accessoires

Modèle	Description
0313529001	Unité Splitrange pour le réglage de séquences, montage en boîte de dérivation séparée
0361977001	Matériel d'assemblage pour M3R/M4R, MH32F/MH42F avec ASM 124
0370059000	Levier de serrage pour arbre Ø 8...18 mm
0370990001	Contact auxiliaire inverseur simple
0370990002	Contact auxiliaire inverseur double
0370992001	Potentiomètre 2 000 Ω, 1 W
0370992002	Potentiomètre 130 Ω, 1 W
0372200001	Équerre de fixation
0372201001	Prolongation d'axe avec accouplement
0372202001	Levier, bande de montage
0372203001	Axe d'entraînement pour contact auxiliaire
0372204001	Axe pour levier de serrage 0370059
0372455001	Pièce d'assemblage ; DEF DN25...65 pour ASM 124/134
0372455002	Pièce d'assemblage ; DEF DN80...100 pour ASM 124 ; DN125 pour ASM 134
0372455003	Pièce d'assemblage ; DEF DN150...200 pour ASM 124/134

💡 Contact auxiliaire inverseur : réglable en continu 0...90°, charge admissible 5(2) A, 24...230 V

Description du fonctionnement

Le concept de moteur pas à pas et d'électronique garantit le fonctionnement en parallèle de plusieurs volets d'air avec différents couples de rotation si des servomoteurs de même type SUT® sont utilisés. Selon le mode de raccordement (voir schéma de raccordement), le servomoteur peut être utilisé comme servomoteur à commande continue 0...10 V, à 2 points MARCHE/ARRÊT ou 3 points avec position intermédiaire MARCHE/ARRÊT.

Le temps de course du servomoteur peut être réglé selon les besoins à l'aide des interrupteurs S1 et S2. Le réglage manuel s'effectue par la rotation de la douille de couplage après le débrayage du train d'engrenages (bouton-poussoir sur le couvercle du boîtier).

Utilisation conforme

Ce produit est conçu uniquement pour l'emploi prévu par le fabricant, décrit à la section « Description du fonctionnement ».

Le respect de la législation relative au produit en fait également partie. Les modifications ou transformations ne sont pas autorisées.

Données techniques complémentaires

La partie supérieure du boîtier avec couvercle, bouton de réglage manuel et bouton obturateur, comprend le moteur pas à pas et l'électronique SUT®. La partie inférieure du boîtier comprend le train d'engrenages exempt de maintenance et la douille de couplage.

Contact auxiliaire inverseur

Puissance de commutation max. 250 V ~, courant min. 20 mA à 20 V

Puissance de commutation max. 4...30 V =, courant min. 1...100 mA

Raccordement en tant qu'appareil de réglage à 2 points

Cette commande OUVERT/FERME peut être effectuée via 2 fils. Le servomoteur est mis sous tension via les câbles bleu et marron. La mise sous tension du câble noir (2b) déclenche le déplacement du servomoteur de volet en position de fin de course (sens horaire sur angle de rotation 100 %). Une fois la tension désactivée, le servomoteur se déplace dans la position de fin de course opposée.

Les conducteurs non utilisés rouge et vert ne doivent pas être raccordés ou être mis en contact avec d'autres câbles. Nous vous recommandons de les isoler.

Raccordement en tant qu'appareil de réglage à 3 points

La mise sous tension du câble (2a ou 2b) permet de mettre le servomoteur de volet dans la position souhaitée. Sens de rotation (vu du servomoteur vers la douille de couplage) :

- La douille de couplage tourne dans le sens horaire, avec le câble noir sous tension (2b).
- La douille de couplage tourne dans le sens anti-horaire, avec le câble marron sous tension (2a).

Dans les positions de fin de course (butée du volet, butée par limitation de l'angle de rotation, atteinte de l'angle de rotation maximal de 92°) ou en cas de surcharge, la coupure électronique du moteur est déclenchée (pas d'interrupteur de fin de course). Modification du sens de rotation par permutation des raccordements.

Les conducteurs non utilisés rouge et vert ne doivent pas être raccordés ou être mis en contact avec d'autres câbles. Nous vous recommandons de les isoler.

Raccordement pour la tension de commande 0...10 V

Le positionneur intégré commande le servomoteur en fonction du signal transmis par le régulateur y
Sens de rotation (vu du servomoteur vers la douille de couplage) :

Sens de commande 1 (tension secteur sur le câble marron, raccordement interne 2a) :

Lorsque le signal de positionnement augmente, la douille de couplage tourne dans le sens horaire

Le point de départ ainsi que le différentiel de commande sont réglés de manière fixe.

En fonction du sens de commande, il ne faut raccorder que le câble marron ou le câble noir. Il faut isoler l'autre câble.

Lors de la mise sous tension, le moteur pas à pas se déplace jusqu'aux deux butées consécutivement et détermine son angle de rotation effectif (toujours avec un temps de course de 60 s). Grâce à l'électronique, on peut obtenir toutes les positions et le servomoteur ne requiert pas de réajustage périodique. Après le réglage manuel ou en cas d'absence de tension supérieure à 5 min., le servomoteur se rajuste automatiquement. En cas de modification de l'angle de rotation, un nouvel ajustage doit être déclenché au moyen du réglage manuel afin que le servomoteur, la tension de commande 0...10 V et le rétrosignal s'adaptent au nouvel angle de rotation. L'initialisation peut être désactivée au moyen du commutateur S3. Le servomoteur fonctionne alors toujours avec les dernières butées enregistrées. S'il détecte une nouvelle butée, elle est enregistrée et le rétrosignal est adapté en conséquence. Après une absence de tension supérieure à 5 min., le servomoteur fonctionne sans initialisation à partir de la position actuelle. La valeur de réglage actuelle est émise sous forme de rétrosignal, jusqu'à ce qu'une butée soit atteinte et que la position actuelle puisse être calculée et émise. Si le signal de commande 0...10 V est interrompu et que le sens de commande 1 est raccordé, le volet est complètement fermé (position 0 %).

Commutateur de codage

ASM 124S	ASM 134S	S1	S2	S3
Temps de course	Temps de course			
120 s	240 s	ARRÊT	MARCHE	–
120 s	120 s	MARCHE	MARCHE	–
60 s	120 s	MARCHE	ARRÊT	–
60 s	240 s	ARRÊT	ARRÊT	–
Initialisation marche		–	–	MARCHE
Initialisation arrêt		–	–	ARRÊT
Position à la livraison		MARCHE	MARCHE	MARCHE

Unité Splitrange, accessoire 361529 001

Le point de départ U_0 ainsi que le différentiel de commande ΔU sont réglables à l'aide d'un potentiomètre. De ce fait, plusieurs appareils de réglage peuvent être exploités en séquence ou en cascade avec le signal de commande du régulateur. Le signal d'entrée (plage partielle) est converti en signal de sortie de 0...10 V. Cet accessoire ne peut pas être intégré dans le servomoteur mais doit être installé de manière externe dans une boîte de dérivation électrique.

Remarques concernant l'étude du projet et le montage

Le servomoteur peut être monté dans une position quelconque, enfiché directement sur l'axe de volet et est fixé au moyen du levier de serrage à centrage automatique. L'axe de volet est tourné par la douille de couplage à centrage automatique afin de protéger le palier. Attention ! Il est interdit d'ouvrir

le boîtier. Les commutateurs de codage sont accessibles via une ouverture prévue avec un couvercle noir dans le couvercle du boîtier.



Attention

Il est interdit d'ouvrir le boîtier. Les commutateurs de codage sont accessibles via une ouverture prévue avec un couvercle noir dans le couvercle du boîtier.

L'équipement maximal en accessoires pour un servomoteur est : 1 contact auxiliaire inverseur simple ou 1 contact auxiliaire double ou 1 potentiomètre. Pour l'ASM 134, il n'est pas possible de fixer ces accessoires si la longueur de l'axe de volet est < 52 mm. L'angle de rotation peut être limité entre 0° et 90° par pas de 5°. La limitation est déterminée au moyen d'une rondelle de réglage (sous la douille de couplage). Pour l'ASM 124, la douille de couplage est conçue pour des axes de volet Ø 12...20 mm, 10...16 mm. Pour l'ASM 134, la douille de couplage est conçue pour des axes de volet Ø 12...20 mm, 10...16 mm.

Montage en extérieur

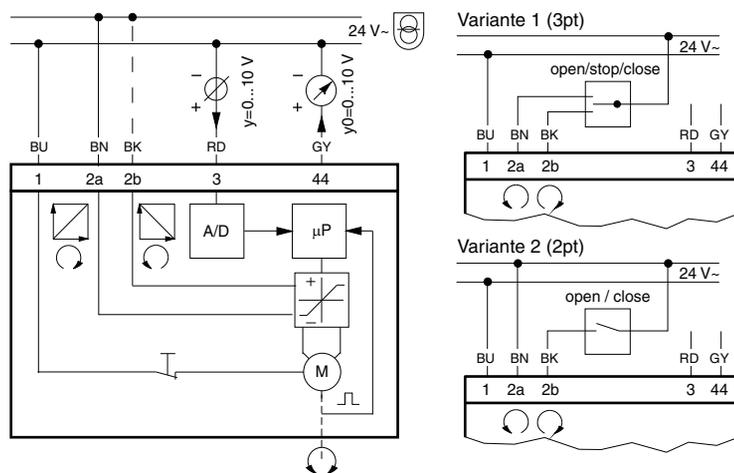
Si les appareils doivent être montés en dehors du bâtiment, nous recommandons de les protéger en outre contre les intempéries.

Élimination

Lors de l'élimination, il faut respecter le cadre juridique local actuellement en vigueur.

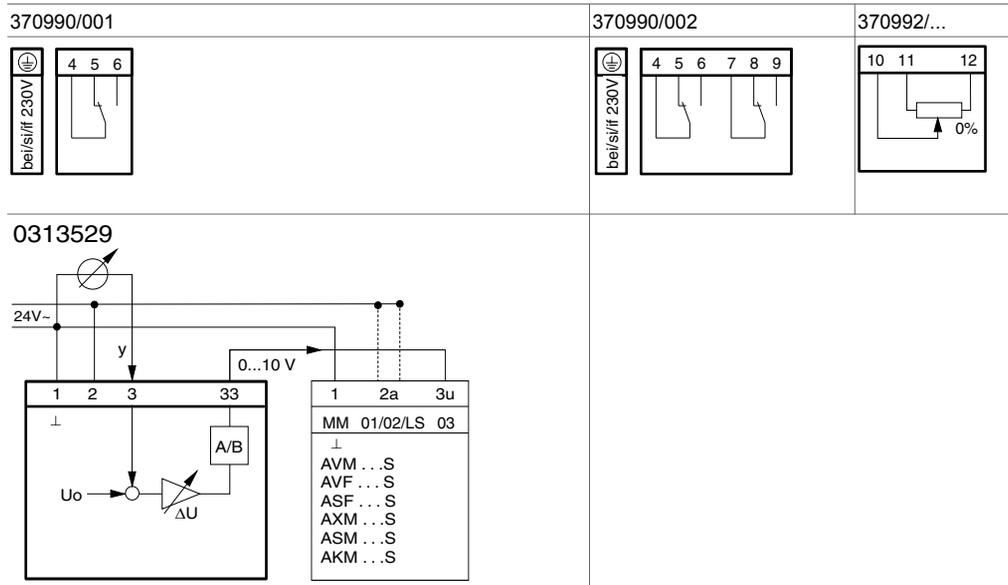
Vous trouverez des informations complémentaires concernant les matériaux dans la « Déclaration matériaux et environnement » relative à ce produit.

Schéma de raccordement



Sens de commande 1 :
2a fermé, 2b ouvert
Sens de commande 2 :
2b fermé, 2a ouvert

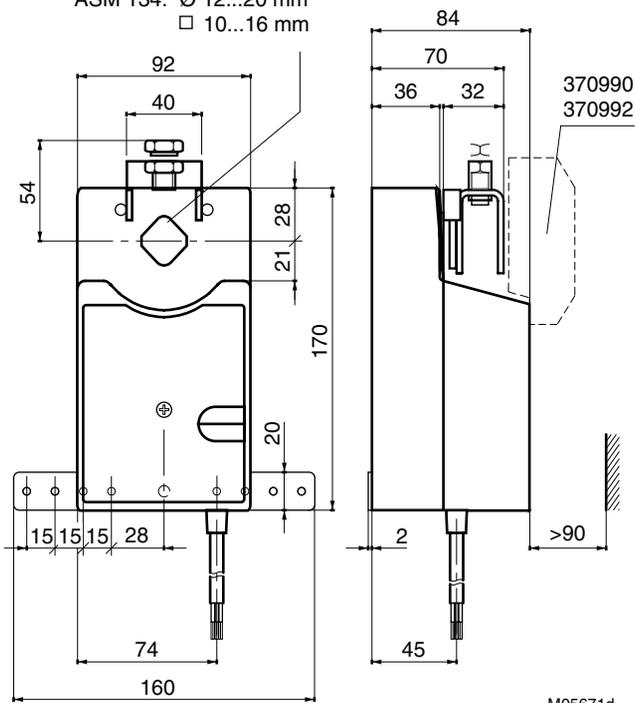
Accessoires



Plan d'encombrement

ASM 124: Ø 12...20 mm
□ 10...16 mm

ASM 134: Ø 12...20 mm
□ 10...16 mm



Accessoires