

**Universels,
précis et fiables!**

Les servomoteurs proportionnels DM... de JOVENTA® conviennent tout spécialement à la régulation et la télécommande de volets d'air par des régulateurs ou des positionneurs avec un signal de réglage pour le DM...1.1, 0(2)...10V- ou 0(4)...20 mA, pour le DM...2.2, 0(2)...10 V-. Pour modifier les signaux de réglage, le connecteur de liaison doit être déplacé. Le signal de sortie de 0(2)...10 V- avec des valeurs équivalents aux valeurs du signal d'entrée, permet une indication de position exacte ou si nécessaire une servocommande. Les servomoteurs se distinguent par leur maintien facile et leur faible consommation de courant. Ils nécessitent en fait qu'un minimum pour l'alimentation de l'électronique. L'adaptateur universel, faisant simultanément fonction de limiteur d'angle de rotation et d'indicateur de position, permet un montage facile sur des axes ronds jusqu'à un diamètre de 20 mm et sur des axes carrés jusqu'à 16 mm.

Désignation du type/spécifications

DM...1.1	Servomoteur proportionnel 24 V ≈
DM...1.1(S)	Servomoteur proportionnel 24 V ≈ avec deux contacts auxiliaires réglables
DM...2.2	Servomoteur proportionnel 230 V ~
DM...2.2(S)	Servomoteur proportionnel 230 V ~ avec deux contacts auxiliaires réglables

	DMS1.1 DM1.1 DML1.1			DMS2.2 DM2.2 DML2.2		
Tension de service	24 V AC ±20%/±10%			230 V AC ±10%		
Fréquence	50...60 Hz					
Consommation en marche	4 W			5,5 W		
Dimensionnement	7,5 VA			6 VA		
Couple de rotation min. (Nm)	8	16	24	8	16	24
Surface max. du volet (m ²)	2	4	6	2	4	6
Angle de rotation/domaine de travail	90° (93° méc.)					
Temps de fonct. (sec.)	30	80	125	30	80	125
Classe de protection	II					
Protection	IP 44, IP 54 câbles avec racc. à vis PG 11 (côté construction)					
Pouvoir de coupure du contact auxiliaire	3 (1,5) A 24 V			3 (1,5) A 230 V		
Température ambiante	-20 °C...50 °C					
Niveau sonore	45 dB (A)					
Poids	1100 g			1200 g		

DM... Schéma de connexion

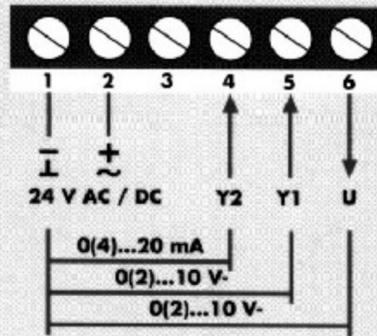


Schéma de connexion

Régulateur

Le servomoteur DM...1.1(S) est commandé par des régulateurs à l'aide d'un signal de position de 0(2)...10 V ou de 0(4)...20 mA.

DM...1.1

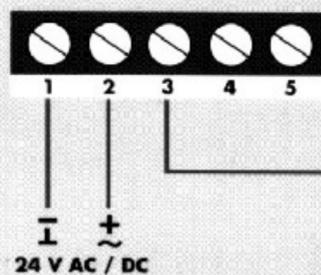


Signal de position Y1	0(2)...10 V-
Résistance d'entrée Y1	100 kΩ
Signal Y2	0(4)...20 mA
Résistance de sortie signal de sortie U	500 Ω
Résistance de charge Signal U	0(2)...10 V-
	>50 kΩ

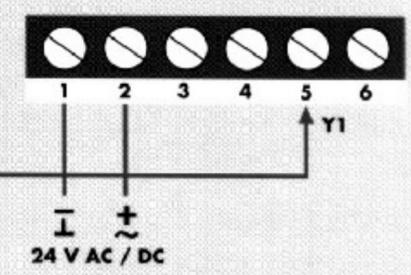
Potentiomètre de positionnement

Le servomoteur DM...1.1(S) est commandé par un positionneur à l'aide d'un signal de 0(2)...10 V.

PA, PF



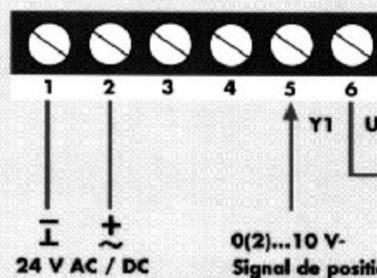
DM...1.1



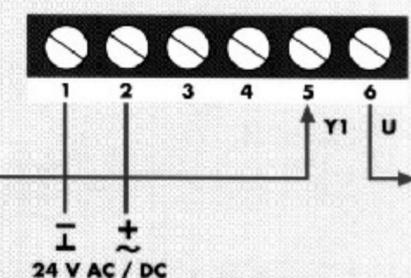
Commande séquentielle

Pour régler les servomoteurs DM...1.1(S) utilisez le signal de sortie U=0(2)...10 V.

DM...1.1



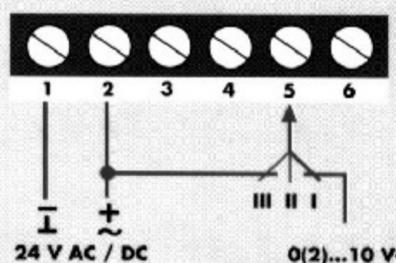
DM...1.1



Positionnement impératif

Le servomoteur DM...1.1(S) peut être réglé par positionnement impératif (voir schéma de connexion).

DM...1.1

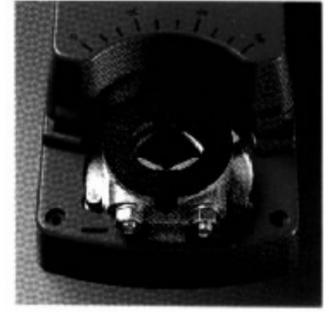


- I Automatique
- II Entraînement vers 0(2) V
- III Entraînement vers 10 V

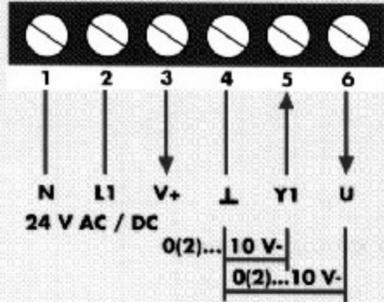
DM... Schéma de connexion



Schéma de connexion



DM...2.2



Signal de position Y1 0(2)...10 V-
 Résistance d'entrée Y1 100 kΩ
 Signal de sortie U 0(2)...10 V-
 Résistance de charge signal U >50 kΩ

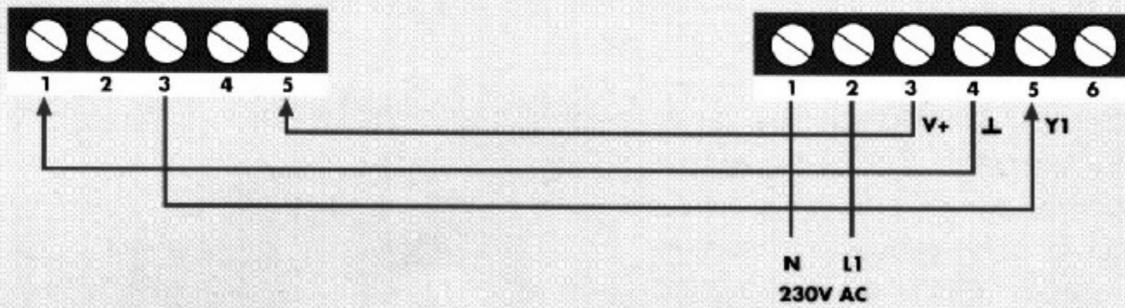
Charge continue V+ >12 V
 (non stabilisée) max. 10 mA

Régulateur

Le servomoteur DM...2.2(S) peut être commandé par des régulateurs électroniques à l'aide d'un signal de position de 0(2)...10 V-.

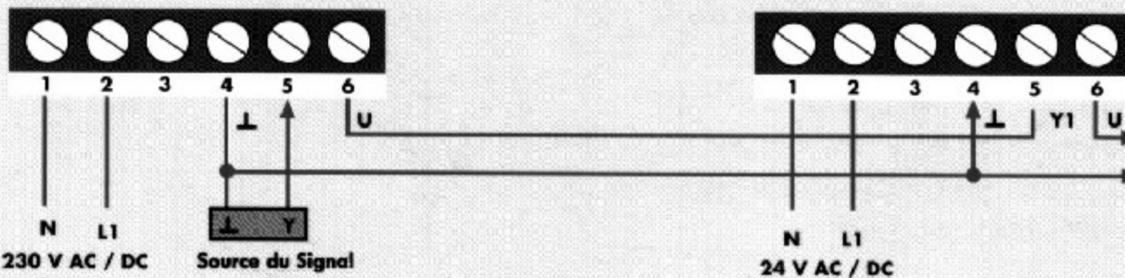
PA, PF

DM...2.2



DM...2.2

DM...2.2



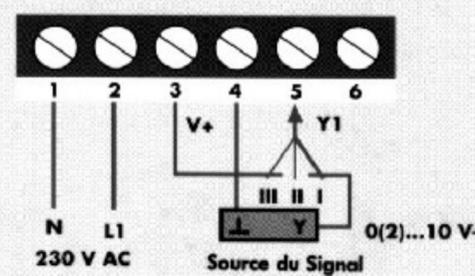
Potentiomètre de positionnement

Le servomoteur DM...2.2(S) peut également être commandé par un positionneur à l'aide d'un signal de 0(2)...10 V-. L'alimentation s'effectue lors de ce processus à partir du servomoteur (V+, borne 3).

Commande séquentielle

Pour régler les servomoteurs DM...2.2(S) utilisez le signal de sortie U=0(2)...10 V-.

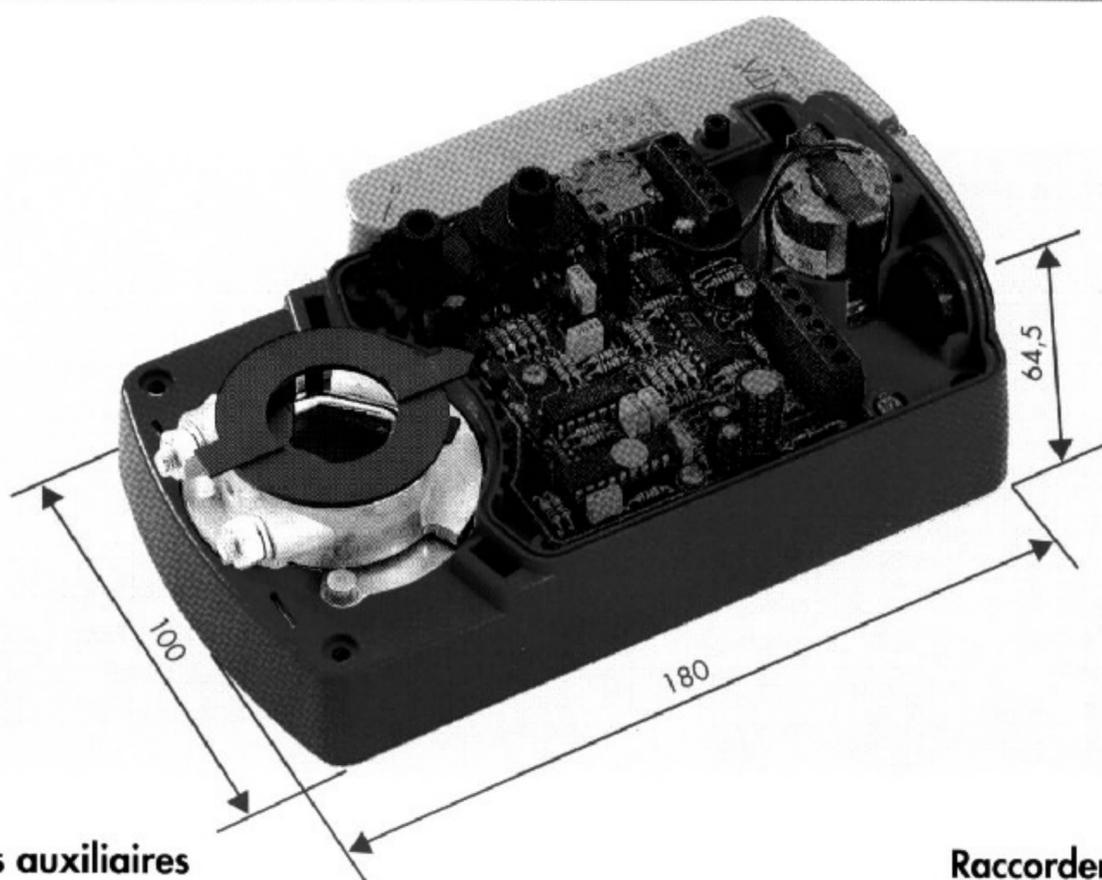
DM...2.2



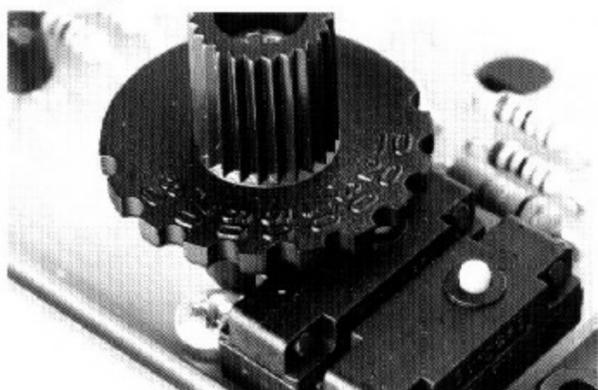
Positionnement impératif

Le servomoteur DM...2.2(S) peut être réglé par positionnement impératif (voir schéma de connexion).

- I Automatique
- II Entraînement vers 0(2) V
- III Entraînement vers 10 V

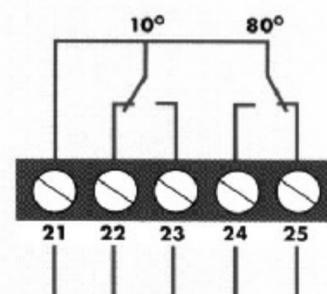


Réglage des contacts auxiliaires

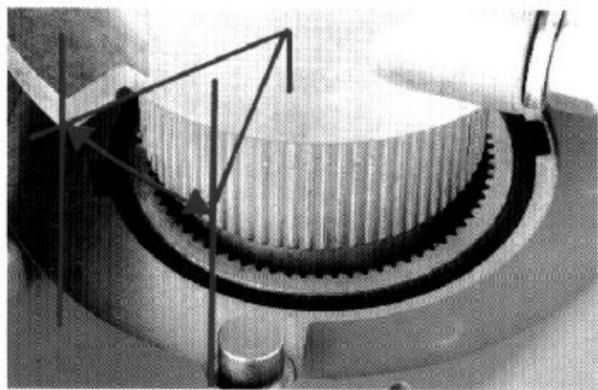


La signalisation des positions de fin de course ou la réalisation de fonctions de commande intervient dans n'importe quelle position angulaire entre 0° et 90° par l'intermédiaire des contacts intégrés (réglage d'usine 10°/80°).

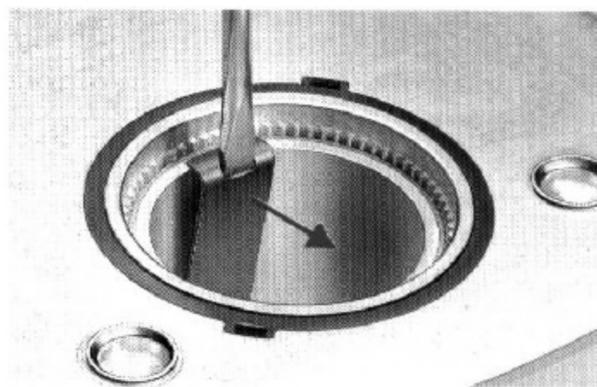
Raccordement avec bornes



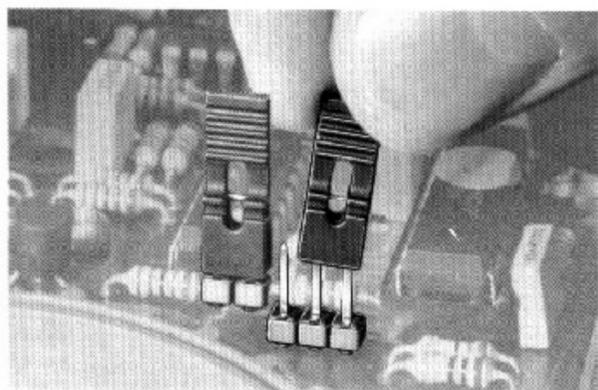
Limitation de l'angle de rotation



Pour limiter l'angle de rotation ou le domaine de travail, il suffit de déplacer l'adaptateur par pas de 5°. Enlevez l'adaptateur en pressant sur le ressort de fixation qui se trouve au-dessous du servomoteur.

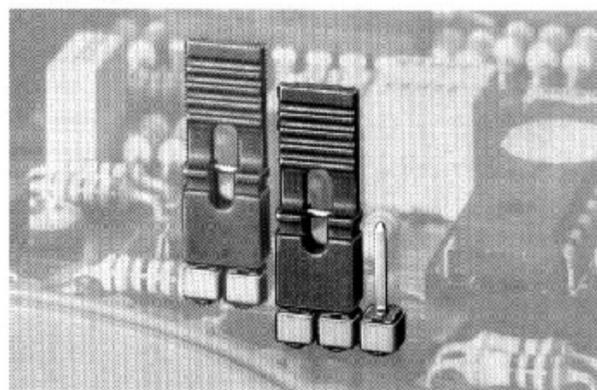


Changement du sens de rotation

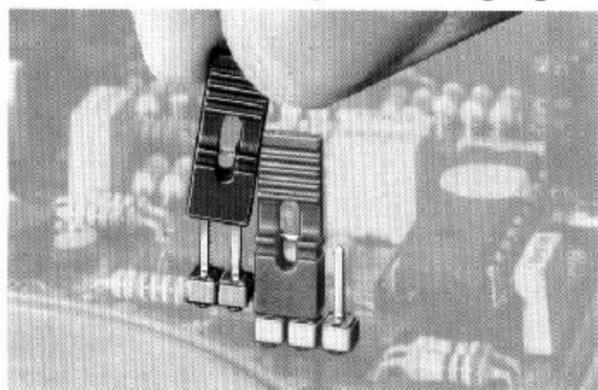


Pour changer le sens de rotation du servomoteur, modifiez la position du connecteur de liaison **sur la bande à trois pôles**. Le sens d'action est de ce fait modifié. **Le branchement du connecteur du moteur par contre ne doit pas, pour des raisons de fonctionnement, être modifié.**

Réglage d'usine



Modification du signal de réglage



Pour modifier les valeurs d'usine des signaux de réglage (0...10 V- et 0...20 mA*) et pour obtenir des signaux de 2...10 V- et 4...20 mA*, enlevez le connecteur de liaison **de la bande à deux pôles**.

*seulement pour le DM...1.1(S)

Réglage d'usine

