



## 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)
- 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 0,15V ou 0,5V en continu
- Double isolation en 230V, raccordement inutile à la terre (PE)

## 2. Caractéristiques Techniques

		MLH100C	MLH100A
Durée de course <sup>1)</sup>	s/mm	12 . 9* . 4 . 1,9	12 . 9* . 4 . 1,9
Couple	kN	1,0	1,0
Course	mm	max. 20	max. 20
Tension	Vac	24 ±10%	230 +6% -10%
Tension <sup>2)</sup>	Vdc	24 ±10%	-
Fréquence	Hz	50/60 ±5%	50/60 ±5%
Puissance absorbée	VA	6	12
Signal de commande <sup>3)</sup>		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 <sup>3)</sup>		0 ... 10 Vdc max. 8 mA min. 1200Ω	0 ... 10 Vdc max. 8 mA min. 1200Ω
Hystérésis <sup>4)</sup>	V	0,15 . 0,5	0,15 . 0,5

Protection	IP 54
Précision	Electrique 0,04 Vdc Mécanique 0,095 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	2,5 kg

### Variante : servomoteurs et accessoires

- Tension spéciale : 115 Vac
- Contacts auxiliaires de fin de course<sup>5)</sup> : 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<sup>5)</sup> : X = 0/4 ... 20 mA
- Accouplements pour d'autres fabrications

<sup>1)</sup> Course réglable, \* préréglage usine

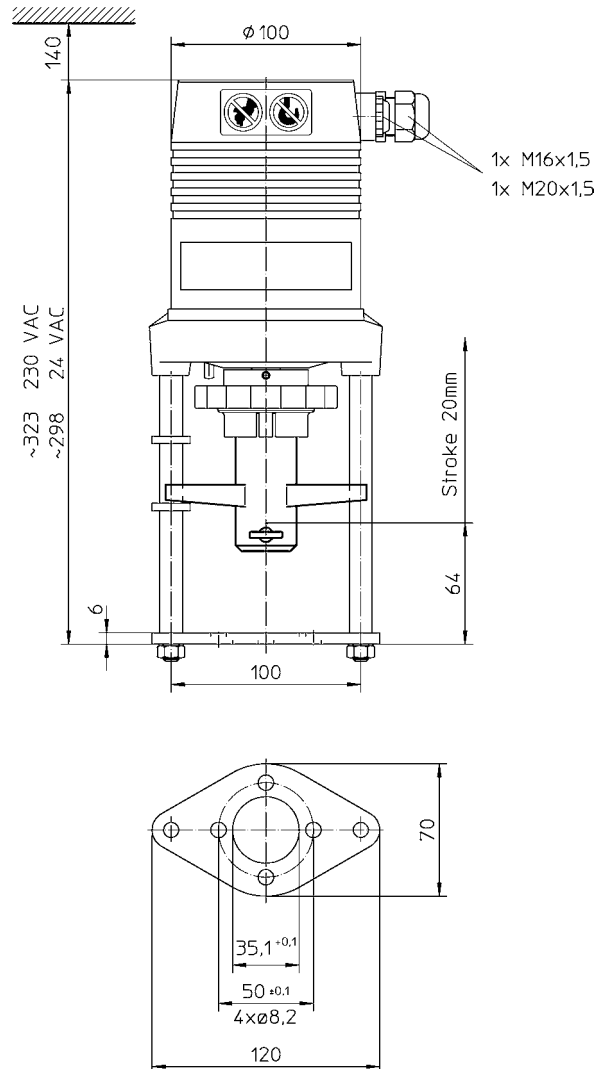
<sup>2)</sup> Précisez à la commande le type de tension continue : 1. Tension continue - 2. Tension alternative

<sup>3)</sup> Signaux continus réversibles

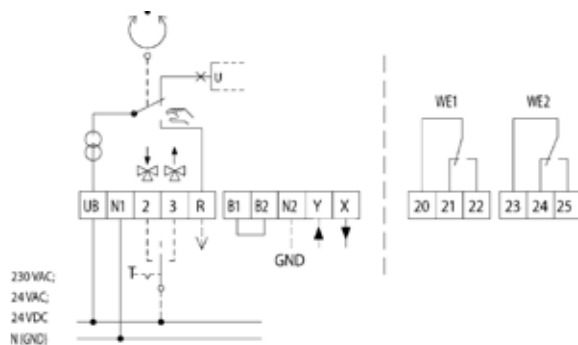
<sup>4)</sup> Réglable sur place

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

**Côtes d'encombrement MLH100-**



## Schéma de Raccordement MLH100-



### 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).