



MLH503



MLH403



**MLH1003
MLH1503**

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

		MLH503C-	MLH503A-
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 ³⁾		3 points 0/2 ... 10 Vdc 77k Ω 0/4 ... 20 mA 0,51k Ω	3 points 0/2 ... 10 Vdc 77k Ω 0/4 ... 20 mA 0,51k Ω
Signal de sortie ³⁾		0 ... 10 Vdc max. 8 mA min. 1200 Ω	0 ... 10 Vdc max. 8 mA min. 1200 Ω
Hystérésis ⁴⁾	V	0,05 . 0,15 . 0,3 . 0,5	0,05 . 0,15 . 0,3 . 0,5

		MLH403C-	MLH403A-
Durée de course ¹⁾	s/mm	0,6 . 0,4*	0,6 . 0,4*
Couple	kN	4,0	4,0
Course	mm	max. 60	max. 60
Tension	Vac	24 ±10%	230 +6% -10%
Fréquence	Hz	50/60 ±5%	50/60 ±5%
Puissance absorbée	VA	max. 50	max. 63
Signal de commande ³⁾		3 points 0/2 ... 10 Vdc 77kΩ 0/4 ... 20 mA 0,51k Ω	3 points 0/2 ... 10 Vdc 77kΩ 0/4 ... 20 mA 0,51k Ω
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

		MLH1003C-	MLH1503C-	MLH1003A	MLH1503A-
Durée de course ¹⁾	s/mm	1	2	1	2
Couple	kN	10	15	10	15
Course	mm	max. 80		max. 80	
Tension	Vac	24 ±10%		230 +6% -10%	
Fréquence	Hz	50/60 ±5%		50/60 ±5%	
Puissance absorbée	VA	max. 50		max. 63	
Signal de commande ³⁾		3 points 0/2 ... 10 Vdc 77kΩ 0/4 ... 20 mA 0,51k Ω		3 points 0/2 ... 10 Vdc 77kΩ 0/4 ... 20 mA 0,51k Ω	
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	

¹⁾ Course réglable, * pré-réglage usine

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

³⁾ Signaux continus réversibles

⁴⁾ Réglable par switches

⁵⁾ Servomoteur utilisable jusqu'à 150°C

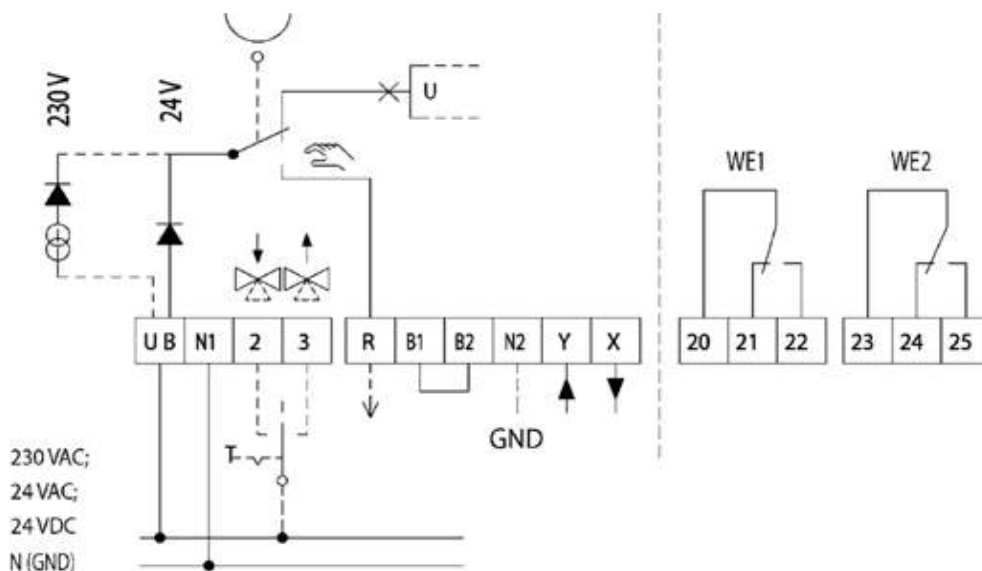
Protection	IP 54		
Précision	MLH...	Electrique	0,04 Vdc
	MLH1003/1503	Mécanique	0,05 mm
	MLH503	Mécanique	0,04 mm
	MLH403	Mécanique	0,12 mm
Mode de fonctionnement	MLH503	S3-50% ED c/h 1200	EN 60034-1
	MLH403/1003/1503	S3-30% ED c/h 1200	EN 60034-1
Arrêt des fins de course	dépendant de la charge		
Température admissible	-10 ... +60°C		
Poids	MLH503C MLH503A	7,4 kg	
	MLH403	8,6 kg	
	MLH1003/1503	9,5 kg	
		11,5 kg	

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 fabrications

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

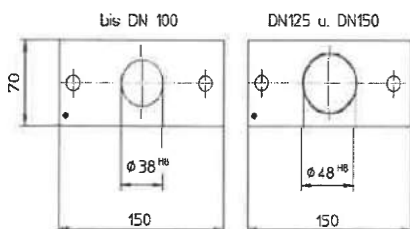
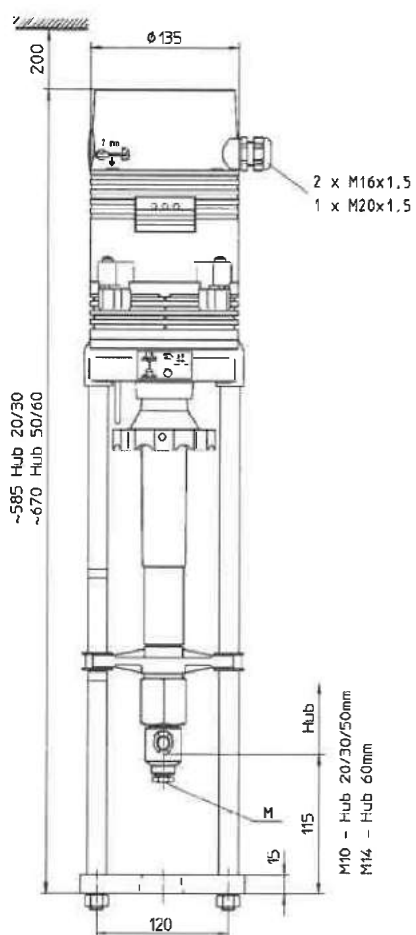
R = 24 Vdc max. 100 mA pour les servomoteurs en exécution 230 Vac

Nota : L'ouverture du pont B1/B2 actionne le moteur avec passage du fluide entre les voies A et AB (par exemple, protection antigel).

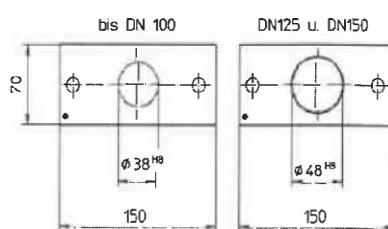
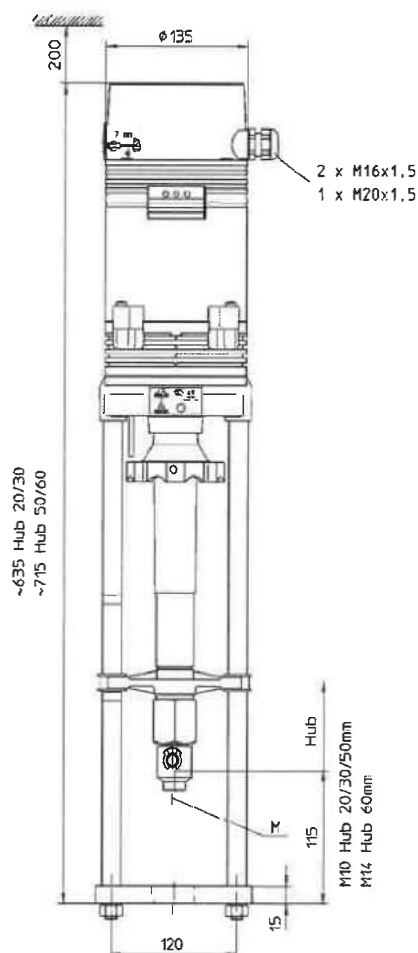
N2 : potentiel zéro des signaux «X», «Y» et «R»

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.

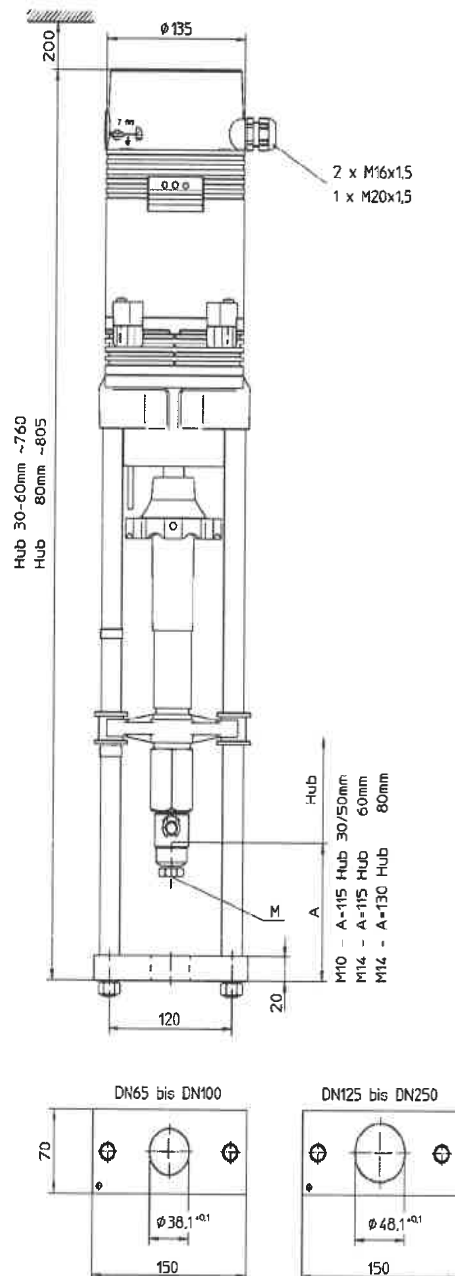
Cotes d'encombrement



MLH503



MLH403



MLH1003 - MLH1503

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