

Actionneur chauffage 6 sorties  
Réf. 2136 REG HZ



## Instructions d'utilisation

### 1 Consignes de sécurité

L'intégration et le montage d'appareillages électriques doivent être réservés à des électriciens spécialisés.

Le non-respect de ces instructions peut entraîner des dommages sur l'appareillage, un incendie ou d'autres dangers.

**Risque d'électrocution. Déconnecter toujours l'alimentation secteur avant d'intervenir sur l'appareil ou sur la charge. Couper en particulier tous les disjoncteurs qui fournissent des tensions dangereuses à l'appareillage ou à la charge.**

**Risque d'électrocution. L'appareillage n'est pas adapté pour la déconnexion. Même si l'appareillage est éteint, la charge n'est pas séparée galvaniquement du secteur.**

Ces instructions font partie intégrante du produit et doivent être conservées chez l'utilisateur final.

### 2 Conception de l'appareillage

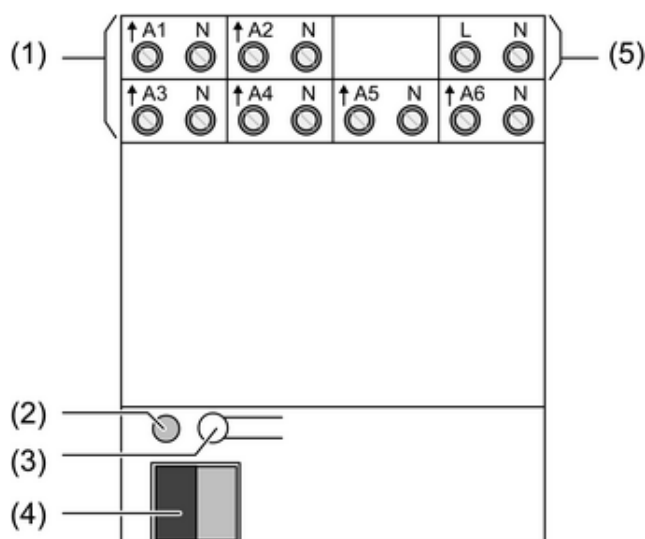


Figure 1

- (1) Raccordement de servomoteurs électrothermiques
- (2) LED de programmation
- (3) Touche de programmation
- (4) Raccordement du KNX
- (5) Raccord tension secteur

### 3 Fonctionnement

#### Informations sur le système

Cet appareil est un produit du système KNX et correspond aux directives KNX. Il est nécessaire de disposer des connaissances détaillées en suivant les formations KNX.

Le fonctionnement de l'appareil dépend du logiciel. Les informations détaillées concernant les versions de logiciel et le fonctionnement ainsi que le logiciel lui-même sont indiquées dans la base de données du fabricant. La programmation, l'installation et la mise en service de l'appa-

reillage s'effectuent à l'aide d'un logiciel homologué KNX. La base de données des produits ainsi que des descriptions techniques sont disponibles à tout moment sur notre site Internet.

### Usage conforme

- Commutation de servomoteurs électrothermiques pour les chauffages ou les plafonds réfrigérants
- Intégration dans le distributeur monté sur rail selon DIN EN 60715

### Caractéristiques produits

- Mode Commutation ou PWM
- Servomoteurs à commande ouvert sans courant ou fermé sans courant
- Sécurisé contre les surcharges et les courts-circuits
- Protection contre les vannes fixes
- Position forcée
- Différentes valeurs de consigne pour la position forcée ou le mode d'urgence en cas de défaillance du bus pour l'été et l'hiver
- Surveillance cyclique des signaux d'entrée paramétrable
- Retour d'informations via bus par ex. en cas de défaillance du réseau, de surcharge ou de défaillance du capteur

**i** Mode PWM : les servomoteurs électrothermiques possèdent uniquement les positions « ouvert » ou « fermé ». En mode PWM, l'activation et la désactivation pendant le temps du cycle de l'entraînement permet d'atteindre un comportement presque constant.

### Protection contre les surcharges

Pour protéger l'appareil et les servomoteurs raccordés, l'appareil détermine la sortie concernée en cas de surcharge ou de court-circuit et la met hors circuit. Les sorties qui ne sont pas surchargées continuent de fonctionner, si bien que les pièces concernées sont toujours chauffées.

- En cas de surcharges importantes, l'actionneur met tout d'abord toutes les sorties **A1...A6** hors circuit.
- En cas de faibles surcharges, l'actionneur met les groupes de sorties **A1...A3** et **A4...A6** hors circuit.
- L'actionneur détermine la sortie surchargée dans jusqu'à 4 cycles de contrôle.
- Si, en cas d'une simple surcharge faible, aucune sortie n'a pu être clairement identifiée comme étant surchargée, l'actionneur met les différentes sorties hors circuit les unes après les autres.
- La surcharge peut être signalée sur le bus pour chaque sortie.

## 4 Informations destinées aux électriciens

### 4.1 Montage et branchement électrique



#### **DANGER!**

**Risque de choc électrique en contact des pièces conductrices.**

**Un choc électrique peut entraîner la mort.**

**Déclencher tous les disjoncteurs correspondants avant les travaux sur l'appareillage ou la charge. Les pièces avoisinantes sous tension doivent être recouvertes.**

### Montage de l'appareil

Respecter la plage de température. Assurer un refroidissement suffisant.

- Monter l'appareil sur le rail DIN. Les bornes de sortie doivent être placées en haut.

## Raccorder l'appareil

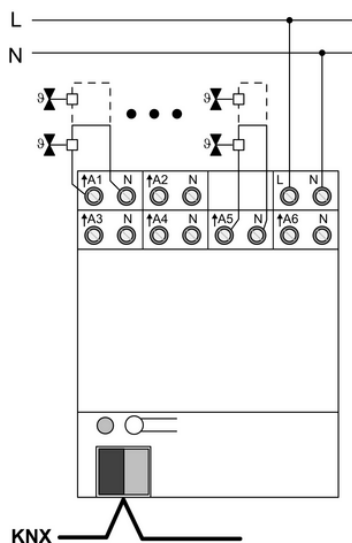


Figure 2

Raccorder uniquement des servomoteurs du même type pour les groupes de sorties **A1...A3** et **A4...A6** .

Ne pas raccorder de charges mixtes.

Raccorder les servomoteurs pour les pièces sensibles au gel sur les sorties **A1** et **A4** . En cas de surcharge, celles-ci seront mises hors circuit en dernier.

Ne pas dépasser le nombre maximal de servomoteurs par sortie (voir Caractéristiques techniques).

Ne pas raccorder le conducteur N des bornes de sorties en boucle à d'autres appareils.

Ne pas raccorder de charges inductives ou capacitives.

- Raccorder les sorties conformément au schéma de raccordement (figure 2).
- Raccordement à la tension secteur (figure 2).
- Raccorder le câble bus avec la borne de sortie.

### Mise en place du capuchon de protection

Afin de protéger le raccordement de bus de toute tension dangereuse au niveau de la zone de raccordement, mettre le capuchon de protection en place.

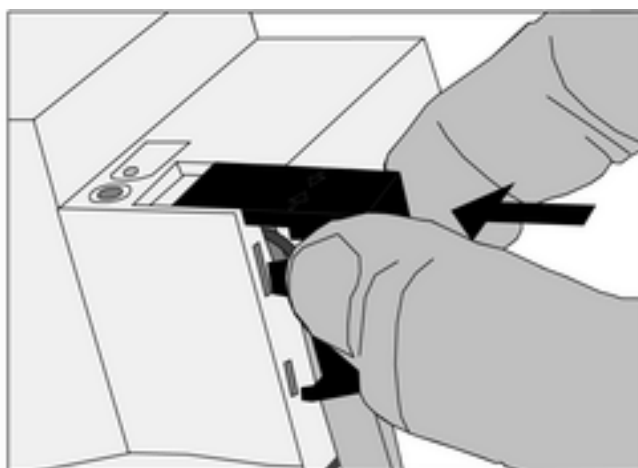


Figure 3: Mise en place du capuchon de protection

- Pousser le câble bus vers l'arrière.
- Enfoncer le capuchon de protection sur la borne de bus, jusqu'à ce qu'il s'encliquète (figure 3).

### Retrait du capuchon de protection

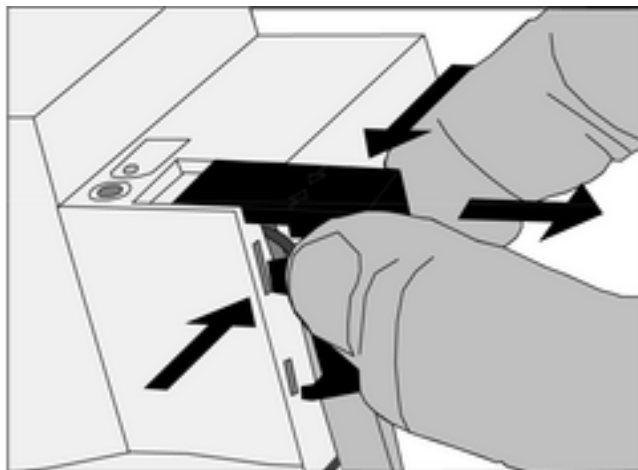


Figure 4: Retrait du capuchon de protection

- Pousser latéralement le capuchon de protection et le retirer (figure 4).

## 4.2 Mise en service

### Charger l'adresse physique et le logiciel d'application.

- Activer la tension du bus.
- Attribuer une adresse physique.
- Charger le logiciel d'application dans l'appareillage.
- Noter l'adresse physique sur l'étiquette de l'appareillage.

## 5 Annexes

### 5.1 Caractéristiques techniques

|                                   |                             |
|-----------------------------------|-----------------------------|
| Tension nominale                  | CA 230 / 240 V ~            |
| Fréquence réseau                  | 50 / 60 Hz                  |
| Pertes en puissance               | env. 2 W                    |
| Conditions ambiantes              |                             |
| Température ambiante              | -5 ... +45 °C               |
| Température de stockage/transport | -25 ... +70 °C              |
| Sorties de chauffage              |                             |
| Type de contact                   | Semi-conducteur (Triac), ε  |
| Tension de commutation            | CA 230 V / 240 V ~          |
| Courant de commutation            | 5 ... 50 mA                 |
| Courant d'activation              | max. 1,5 A (2 s)            |
| Nombre d'entraînements par sortie | max. 4                      |
| Boîtier                           |                             |
| Largeur d'intégration             | 72 mm / 4 modules           |
| Raccordement des sorties          |                             |
| Type de raccordement unifilaire   | Borne à vis                 |
| à fils minces sans embout         | 0,5 ... 4 mm <sup>2</sup>   |
| à fils minces avec embout         | 0,5 ... 4 mm <sup>2</sup>   |
|                                   | 0,5 ... 2,5 mm <sup>2</sup> |
| KNX                               |                             |

KNX Medium  
Mode de mise en service  
Tension nominale KNX  
Puissance absorbée KNX  
Type de raccordement du bus

TP 1  
Mode S  
CC 21 ... 32 V TBTP  
max. 125 mW  
Borne de raccordement



## 5.2 Aide en cas de problème

### Les servomoteurs d'une sortie ou de toutes les sorties ne commutent pas

Cause : une sortie est surchargée.

Déterminer la cause de la coupure de surcharge. Éliminer les courts-circuits, remplacer les servomoteurs défectueux. Contrôler le nombre de servomoteurs raccordés à la sortie, le réduire si nécessaire. Ne pas dépasser le courant max. de commutation.

Réinitialiser la coupure de surcharge : débrancher complètement l'appareil du réseau pendant env. 5 secondes, éteindre le coupe-circuit automatique. Ensuite, remettre sous tension.

-  En cas de surcharge, un ou les deux groupes de sorties s'éteignent tout d'abord pendant env. 6 minutes. L'appareil détermine ensuite la sortie surchargée et la met hors circuit de manière permanente. Cette phase de repos et de contrôle dure habituellement de 6 à 20 minutes.
-  Après la réinitialisation de la coupure de surcharge, l'appareil ne peut plus déterminer ultérieurement la sortie surchargée. Si la cause n'est pas éliminée, la coupure de surcharge se reproduira.

## 5.3 Accessoires

Capuchon

Réf. 2050 K

## 5.4 Garantie

Nous nous réservons toute modification formelle sur le produit dans la mesure où elle contribue au progrès technique.

Nous accordons les garanties prévues par la loi.

Veillez renvoyer gratuitement l'appareillage accompagné d'une description du dysfonctionnement à notre service après-vente central :

### **ALBRECHT JUNG GMBH & CO. KG**

Service Center  
Kupferstr. 17-19  
D-44532 Lünen  
Service-Line: +49 (0) 23 55 . 80 65 51  
Telefax: +49 (0) 23 55 . 80 61 89  
kundencenter@jung.de

### **ALBRECHT JUNG GMBH & CO. KG**

Volmestraße 1  
D-58579 Schalksmühle

Telefon: +49.23 55.8 06-0  
Telefax: +49.23 55.8 06-1 89  
E-mail: mail.info@jung.de  
Internet: www.jung.de  
www.jung-katalog.de