FICHE TECHNIQUE

T 5827 FR

Servomoteur électrique type 5827

Application

Servomoteur électrique pour vannes dans les secteurs HVAC, de l'ingénierie des procédés et des réseaux d'énergie industriels

Fig. 1 : *Servomoteur électrique type 5827*

Caractéristiques

Cet appareil est un servomoteur linéaire conçu notamment pour être monté sur des vannes SAMSON types 3260, 3222, 3226, 3213, 3214 et V2001. Il est également utilisé lorsqu'un servomoteur électrique est combiné à un régulateur automoteur de débit ou de pression différentielle.

- Servomoteur avec ou sans fonction de sécurité
- Coupure par commutateurs de fin de course en fonction du couple
- Commande manuelle (uniquement sans fonction de sécurité)
- Sans maintenance

Exécutions

- Exécution trois points
  - Moteur synchrone et transmission sans entretien
  - Moteur synchrone à double vitesse de réglage et transmission sans entretien
- Positionneur numérique
  - Moteur pas-à-pas et transmission sans entretien
  - Réglage du sens d'action sur le servomoteur
  - Mise en service sur le servomoteur
  - Paramétrage via TROVIS-VIEW

Options

- Grande vitesse
  - Avec vitesse doublée sur les exécutions trois points
- Contacts de position
  - Deux contacts mécaniques réglables
- Potentiomètre
  - Un potentiomètre avec une plage de 0 à 1000 Ω

SAMSON AKTIENGESELLSCHAFT
Weismüllerstraße 3 · 60314 Francfort-sur-le-Main, Allemagne
Téléphone : +49 69 4009-0 · samson@samsongroup.com · www.samsongroup.com

Édition Février 2025

Code de l'appareil

Servomoteur électrique type 5827-	**x**	**x**	**x**
	I	I	I
Fonction de sécurité	I	I	I
sans	N	I	I
Position de sécurité « Tige sort »	A	I	I
Position de sécurité « Tige entre »	E	I	I
Course nominale/Adaptation		I	I
6 mm/montage K		1	I
12 mm/montage K		2	I
15 mm/montage F		3	I
Commande/tension d'alimentation			I
Commande à trois points/230 V AC			1
Commande à trois points/24 V AC			2
Positionneur/24 V AC et DC			4
Positionneur/85 à 264 V AC			5

Conception et fonctionnement

Le servomoteur électrique type 5827 est un servomoteur linéaire, qui est utilisé dans la construction d'installations et la technologie de chauffage, de ventilation et de climatisation en combinaison avec différentes vannes SAMSON.

Selon la conception du servomoteur, la commande est effectuée par des signaux à trois points ou des signaux continus provenant d'un régulateur électronique. Le servomoteur se compose d'un moteur réversible et d'un réducteur planétaire sans entretien avec entraînement par vis à billes. Des commutateurs de fin de course dépendant du couple arrêtent le moteur en position finale ou en cas de surcharge.

La force du moteur est transmise à la tige de servomoteur (3) par l'intermédiaire d'engrenages et d'une came. Lorsque la tige de servomoteur sort, le piston de servomoteur (3) pousse la tige de clapet de la vanne. Lorsque la tige de servomoteur entre avec un montage K, alors le clapet suit le mouvement de la tige de servomoteur grâce au ressort de rappel de la vanne.

Lorsque la tige de servomoteur entre avec un montage F, alors la tige de clapet est reliée directement à la tige de servomoteur dont elle suit le mouvement.

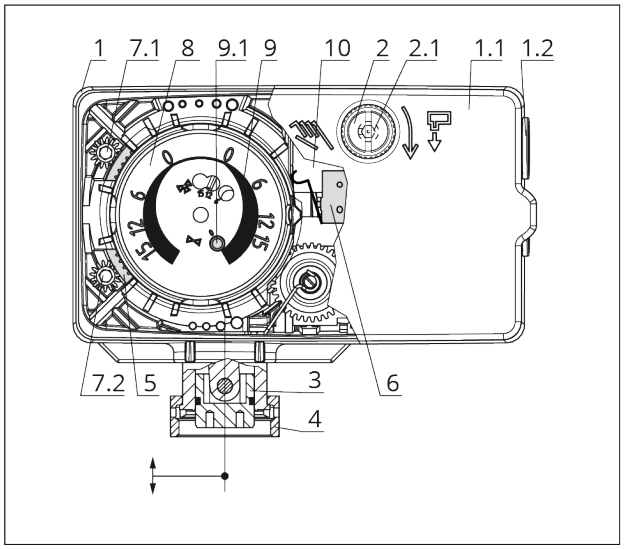


Fig. 2 : *Montage du type 5827 (montage K)*

1 Corps
1.1 Couvercle frontal du corps
1.2 Entrée de câble
2 Commande manuelle (type 5827-Nxx uniquement)
2.1 Axe de commande
3 Tige de servomoteur avec piston de servomoteur
4 Écrou à chapeau
5 Disque à came
6 Contacts de position mécaniques
7.1 Vis de réglage du contact de position (came de contact inférieure)
7.2 Vis de réglage du contact de position (came de contact supérieure)
8 Chambre de ressort (uniquement types 5827-Axx et 5827-Exx)
9 Graduation pour l'indicateur de course
9.1 Palpeur
10 Commutateur de fin de course en fonction du couple

Fonction de sécurité

Le servomoteur type 5827 est disponible avec la fonction de sécurité. Les servomoteurs avec fonction de sécurité sont équipés d'une chambre de ressort et d'un électro-aimant. Lorsque la tension d'alimentation de l'électrovanne est interrompue, le servomoteur atteint la position de sécurité sous la force de réglage du ressort. Le sens d'action dépend de l'exécution du servomoteur et ne peut pas être modifié.

- **Fonction de sécurité en position « Tige de servomoteur sort » :**
  la tige de servomoteur sort en cas de coupure de la tension d'alimentation.
- **Fonction de sécurité en position « Tige de servomoteur entre » :**
  la tige de servomoteur entre en cas de coupure de la tension d'alimentation.

Aucune commande manuelle n'est présente sur les servomoteurs équipés de la fonction de sécurité. Il est possible d'activer une commande manuelle à l'aide d'un tournevis six pans après avoir activé la tension d'alimentation et ouvert le couvercle du boîtier. Le servomoteur reprend sa position initiale dès que le tournevis est retiré.

Essais selon la norme DIN EN 14597

Les servomoteurs électriques type 5827 avec fonction de sécurité « Tige sort (TS) » dont la plaque signalétique présente une marque d'homologation ont été testés par l'institut TÜV en combinaison avec différentes vannes SAMSONselon la norme DIN EN 14597 (numéro de registre sur demande).

Contacts de position

En option, le servomoteur peut être équipé de deux contacts de position mécaniques réglables. Ces derniers sont actionnés par des cames réglables en continu.

Il n'est pas possible d'ajouter des contacts de position.

Exécution trois points

La commande est effectuée via des signaux à trois points provenant d'un régulateur électronique. Le signal de réglage du régulateur en amont est relié aux connexions eL et aL du servomoteur. Lorsque la tension est appliquée à eL, la tige de servomoteur se déplace dans la direction « entre » (dans le servomoteur). Lorsque la tension est appliquée à aL, la tige de servomoteur se déplace dans la direction « sort » (hors du servomoteur). Le moteur est coupé par les commutateurs de fin de course en fonction du couple ou en cas de surcharge.

Exécution grande vitesse

Les exécutions grande vitesse des types 5827-x11, -x21 et -x31 sont équipées d'un moteur plus puissant dans un corps vissé à l'arrière du servomoteur.

Potentiomètre

Le servomoteur peut être équipé, en option, d'un potentiomètre. Celui-ci se compose d'un potentiomètre relié à l'engrenage du servomoteur par une roue dentée et qui permet d'obtenir une valeur de résistance proportionnelle à la course. Une recopie de position est possible du fait que la valeur de résistance change proportionnellement à la course.

Cette exécution est toujours équipée de contacts de position.

Commutateurs de fin de course (connexion active)

L'exécution trois points du servomoteur est équipée de deux interrupteurs de fin de course fixes.

Ceux-ci émettent le signal de commande lorsque l'une des positions finales est atteinte sur une borne séparée. Il est alors possible d'activer un autre servomoteur.

Exécution avec positionneur numérique

Le positionneur assure le positionnement de la vanne en fonction du signal de réglage. Un signal de 0 à 10 V peut être émis à a sortie pour la recopie de position. Une inversion de caractéristique est possible. Le servomoteur peut être utilisé pour un fonctionnement en cascade (split-range).

- Tarage automatique du point zéro après l'application de la tension d'alimentation
- Inversion du sens d'action possible avec commutateur
- Détermination de la course actuelle en fonction du temps de course
- LED d'indication du mode de fonctionnement et des défauts
- Vitesse de course réglable
- Protection antiblocage
- Plage du signal d'entrée et de sortie réglable
- Configuration, paramétrage, fonction de diagnostic et mise en ligne pour une surveillance à l'aide du logiciel TROVIS-VIEW
- Transmission directe des données par câble de raccordement (connexion en ligne)
- Transmission indirecte des données via le module mémoire

Réglages

Les réglages du positionneur numérique peuvent être modifiés depuis le logiciel TROVIS-VIEW.

Tableau 1 : *Paramétrage via le logiciel TROVIS-VIEW*

Configuration	Réglage d'usine (RU)	Plage de réglage
Signal d'entrée		
Début de la plage	0,0 V 0,0 mA	0,0 à 7,5 V 0,0 à 15,0 mA
Fin de la plage	10,0 V 20,0 mA	2,5 à 10,0 V 5,0 à 20,0 mA
Unité	V	V/mA
Signal de recopie de position		
Début de la plage	0,0 V	0,0 à 10,0 V
Fin de la plage	10,0 V	0,0 à 10,0 V
Fonctions		
Détection d'une coupure du signal d'entrée	Non	Non/Oui
Valeur de réglage en cas de perte du signal d'entrée	Valeur de réglage interne	Valeur de réglage interne/Dernière valeur de course
Valeur de réglage interne	0,0 %	0,0 à 100 %
Déplacement en position finale en cas de non-respect de la limite inférieure	1,0 %	0,0 à 49,9 %
Déplacement en position finale en cas de non-respect de la limite supérieure	97,0 %	50,0 à 100,0 %
Blocage		
Protection antiblocage	Non	Non/Oui
Course		
Plage de course limitée	100,0 %	30,0 à 100 %
Réglage de la course	Absolu	Absolu/Relatif
Vitesse	Standard	Lente/normale/rapide
Zone neutre (Plage de commutation)	2,0 %	0,5 à 5,0 %
Type de caractéristique	Linéaire	Linéaire/proportionnelle/proportionnelle inversée/définie par l'utilisateur

Remplacement d'un ancien servomoteur par un nouveau (conservation de la vanne)

Ancien servomoteur		Nouveau servomoteur	
Type	5824-10	Type	5827-N1x
	5824-13 [1]		5827-N1x
	5824-20		5827-N2x
	5824-23 [1]		5827-N2x
	5824-30		5827-N3x
	5824-33 [1]		5827-N3x
	5825-10		5827-A1x
	5825-11 [2]		5827-A1x
	5825-13 [1]		5827-A1x
	5825-15		5827-E1x
	5825-20		5827-A2x
	5825-23 [1]		5827-A2x
	5825-25		5827-E2x
	5825-30		5827-A3x
	5825-33 [1]		5827-A3x
	5825-35		5827-E3x

[1] La vitesse de réglage double ne fait plus partie de la désignation de l'exécution.

[2] L'exécution faible vitesse n'est plus disponible. Sélectionner une exécution à vitesse de réglage normale en remplacement.

Raccordement électrique

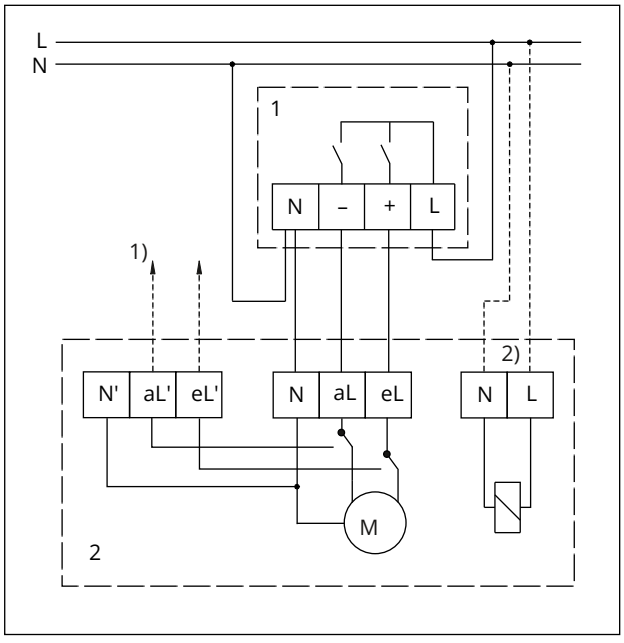


Fig. 3 : *Raccordement électrique · Exécution trois points*

1 Régulateur

2 Servomoteur électrique type 5827

[1] Transmission du signal pour la mise en cascade de plusieurs servomoteurs lorsque la position finale respective est atteinte

[2] uniquement sur les servomoteurs avec fonction de sécurité types 5827-A et 5827-E
Le raccordement N n'est pas connecté aux bornes N de la commande du servomoteur, de ce fait une alimentation externe pour les raccordements L et N du circuit de sécurité est également possible.

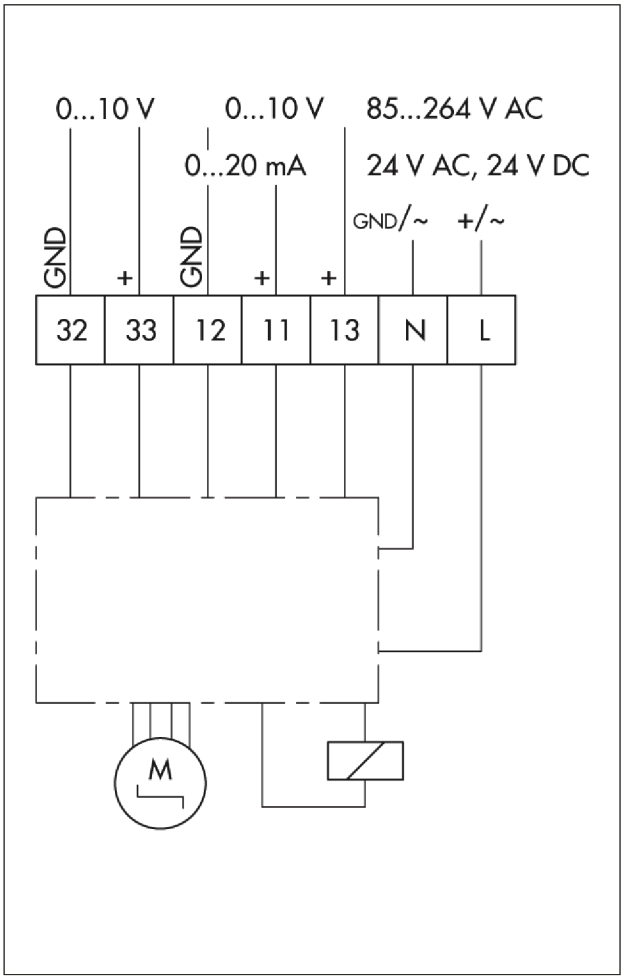


Fig. 4 : *Raccordement électrique · Positionneur*

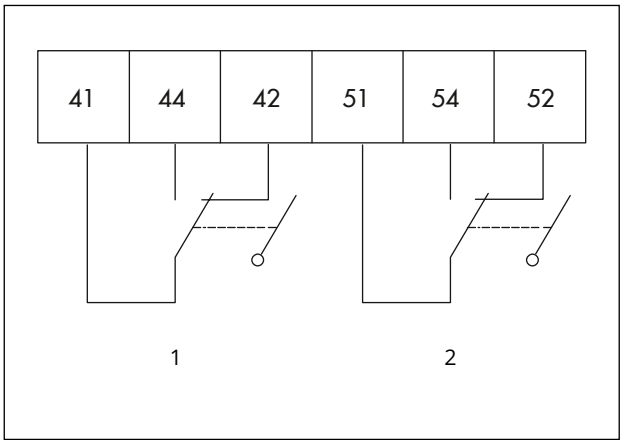


Fig. 5 : *Raccordement électrique · Contacts de position*

1 Came de contact inférieure

2 Came de contact supérieure

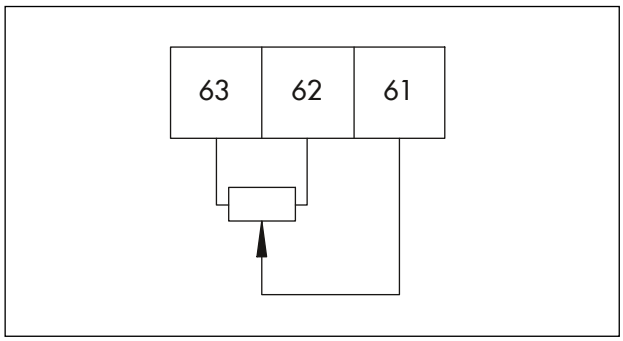


Fig. 6 : *Raccordement électrique · Potentiomètre*

(Potentiomètre uniquement pour les exécutions trois points)

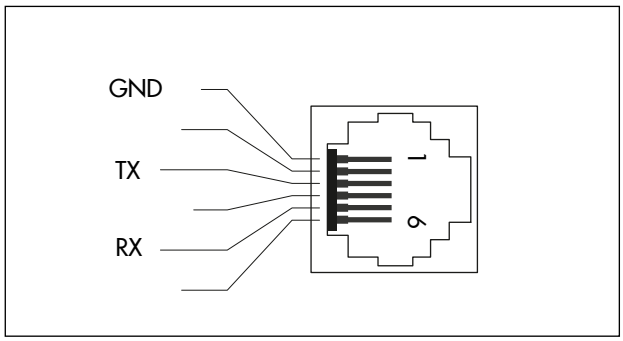


Fig. 7 : *Utilisation de la prise RJ-12*

(Prise RJ-12 uniquement pour les exécutions avec positionneur)

Tableau 2 : *Caractéristiques techniques · Type 5827-Nxx, exécution sans fonction de sécurité*

Type 5827-N		**11**	**12**	**21**	**22**	**31**	**32**	**14**	**15**	**24**	**25**	**34**	**35**
Commande		Trois points						Positionneur					
Course nominale en mm		6 [1]	6 [1]	12	12	15	15	6 [1]	6 [1]	12	12	15	15
Force du servo-moteur en N	sort	700	700	700	700	700	700	700	700	700	700	700	700
	entre	–	–	–	–	700	700	–	–	–	–	700	700
Commande manuelle		✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓
Vitesse de course en mm/s (réglable sur les exécutions avec posi-tionneur)													
lente		–	–	–	–	–	–	0,13	0,13	0,13	0,13	0,13	0,13
normale		0,18	0,18	0,18	0,18	0,18	0,18	0,2	0,2	0,2	0,2	0,2	0,2
rapide		0,36	–	0,36	–	0,36	–	0,36	0,36	0,36	0,36	0,36	0,36
Temps de réglage pour course nominale en s													
lente		–	–	–	–	–	–	45	45	89	89	111	111
normale		35	35	70	70	90	90	31	31	61	61	76	76
rapide		18	–	35	–	45	–	17	17	33	33	41	41
Montage	Montage K	✓	✓	✓	✓	–	–	✓	✓	✓	✓	–	–
	Montage F (form-fit)	–	–	–	–	✓	✓	–	–	–	–	✓	✓
Tension d'alimentation													
24 V (±10 %), 50 Hz		–	✓	–	✓	–	✓	–	–	–	–	–	–
230 V (±10 %), 50/60 Hz [2] Sécurité assurée par l'installation du bâtiment		✓	–	✓	–	✓	–	–	–	–	–	–	–
24 V (±10 %), 50 et 60 Hz 24 V DC (–10, +20 %) [3]		–	–	–	–	–	–	✓	–	✓	–	✓	–
100 à 240 V (tolérance 85 à 264 V), 50 à 60 Hz (tolérance 47 à 63 Hz)		–	–	–	–	–	–	–	✓	–	✓	–	✓
Signal d'entrée		–						0 à 10 V, R_i = 20 kΩ · 0 à 20 mA, Ri = 50 Ω					
Signal de sortie		–						0 à 10 V, R_B = 1 kΩ					
Puissance absorbée en VA		3 [4]	3	3 [4]	3	3 [4]	3	5 [5]	8	5 [5]	8	5 [5]	8
Commutateur de fin de course, sortie commutation active		max. 240 V, max. 1 A						–					
Poids en kg		0,75 [6]	0,75	0,75 [6]	0,75	0,75 [6]	0,75	0,75	0,75	0,75	0,75	0,75	0,75
Équipement électrique supplémentaire (ajout ultérieur impossible)													
deux contacts de position, max. 240 V, max. 1 A, sans protection [7]		✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	–	✓	–	✓	–
Potentiomètre [8] 0 à 1000 Ω ±15 %, max. 200 mW (pour une course nominale égale à 90 % de la valeur finale)		✓	✓	✓	✓	✓	✓	–	–	–	–	–	–

1) Les servomoteurs ayant une course de 6 mm peuvent également être utilisés avec des vannes ayant une course de 7,5 mm.

2) 60 Hz en exécution spéciale

3) Avec le réglage « Vitesse rapide », la limite inférieure de la tension d'alimentation doit impérativement être respectée.

4) Puissance absorbée doublée pour l'exécution grande vitesse

5) Puissance absorbée pour l'exécution 24 V DC en W

6) Le poids est augmenté de 0,25 kg pour l'exécution grande vitesse.

7) Une protection de contact pourvue d'un pare-étincelles approprié doit être prévue pour le contact de commutation. Pour le dimensionnement du pare-étincelles, respecter les spécifications du fabricant relatives à la charge à connecter. Pour la protection contre les courts-circuits et les surcharges, un fusible approprié doit être utilisé en fonction du câblage de l'application.

8) non applicable sur les exécutions grande vitesse

Tableau 3 : *Caractéristiques techniques · Type 5827-Axx, exécution avec fonction de sécurité en position « Tige sort »*

Type 5827-A		**11**	**12**	**21**	**22**	**31**	**32**	**14**	**15**	**24**	**25**	**34**	**35**
Commande		Trois points						Positionneur					
Course nominale en mm		6 [1]	6 [1]	12	12	15	15	6 [1]	6 [1]	12	12	15	15
Force du servo-moteur en N	sort	500	700	700	700	700	700	700	700	700	700	700	700
	entre	–	–	–	–	700	700	–	–	–	–	700	700
Force de réglage en fonction de sécurité en N		500	500	500	500	280	280	500	500	500	500	280	280
Commande manuelle		✓ [2]						✓ [2]					
Vitesse de course en mm/s (réglable sur les exécutions avec positionneur)													
lente		–	–	–	–	–	–	0,13	0,13	0,13	0,13	0,13	0,13
normale		0,18	0,18	0,18	0,18	0,18	0,18	0,2	0,2	0,2	0,2	0,2	0,2
rapide		0,36	–	0,36	–	0,36	–	0,36	0,36	0,36	0,36	0,36	0,36
Temps de réglage pour course nominale en s													
lente		–	–	–	–	–	–	45	45	89	89	111	111
normale		35	35	70	70	90	90	31	31	61	61	76	76
rapide		18	–	35	–	45	–	17	17	33	33	41	41
Temps de réglage en fonction de sécurité en s		4	4	6	6	7	7	4	4	6	6	7	7
Montage	Montage K	✓	✓	✓	✓	–	–	✓	✓	✓	✓	–	–
	Montage F (form-fit)	–	–	–	–	✓	✓	–	–	–	–	✓	✓
Tension d'alimentation													
24 V (±10 %), 50 Hz		–	✓ [3]	–	✓ [3]	–	✓	–	–	–	–	–	–
230 V (±10 %), 50/60 Hz [4] Sécurité assurée par l'installation du bâtiment		✓ [3]	–	✓ [3]	–	✓	–	–	–	–	–	–	–
24 V (±10 %), 50 et 60 Hz		–	–	–	–	–	–	✓ [3]	–	✓ [3]	–	✓	–
24 V DC (–10, +20 %)		–	–	–	–	–	–	✓ [5]	–	✓ [5]	–	✓ [5]	–
100 à 240 V (tolérance 85 à 264 V), 50 à 60 Hz (tolérance 47 à 63 Hz)		–	–	–	–	–	–	–	✓	–	✓	–	✓
Signal d'entrée		–						0 à 10 V, R_i = 20 kΩ · 0 à 20 mA, Ri = 50 Ω					
Signal de sortie		–						0 à 10 V, R_B = 1 kΩ					
Puissance absorbée en VA		5 [6]	5	5 [6]	5	5 [6]	5	8 [7]	10	8 [7]	10	8 [7]	10
Commutateur de fin de course, sortie commutation active		max. 240 V, max. 1 A						–					
Poids en kg		1 [8]	1	1 [8]	1	1 [8]	1	1	1	1	1	1	1
Équipement électrique supplémentaire (ajout ultérieur impossible)													
deux contacts de position, max. 240 V, max. 1 A, sans protection [9]		✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	–	✓	–	✓	–
Potentiomètre [10] 0 à 1000 Ω ±15 %, max. 200 mW (pour une course nominale égale à 90 % de la valeur finale)		✓	✓	✓	✓	✓	✓	–	–	–	–	–	–
Essais selon la norme DIN EN 14597			DIN Geprüft			–	–		DIN Geprüft			–	–

1) Les servomoteurs ayant une course de 6 mm peuvent également être utilisés avec des vannes ayant une course de 7,5 mm.

2) Avec un tournevis six pans de 4 mm

3) Tolérance de tension sur les servomoteurs testés selon DIN EN 14597 : –15/+10 %

4) 60 Hz en exécution spéciale

5) Avec le réglage « Vitesse rapide », la limite inférieure de la tension d'alimentation doit impérativement être respectée.

6) Puissance absorbée doublée pour l'exécution grande vitesse

7) Puissance absorbée pour l'exécution 24 V DC en W

8) Le poids est augmenté de 0,25 kg pour l'exécution grande vitesse.

9) Une protection de contact pourvue d'un pare-étincelles approprié doit être prévue pour le contact de commutation. Pour le dimensionnement du pare-étincelles, respecter les spécifications du fabricant relatives à la charge à connecter. Pour la protection contre les courts-circuits et les surcharges, un fusible approprié doit être utilisé en fonction du câblage de l'application.

10) non applicable sur les exécutions grande vitesse

Tableau 4 : *Caractéristiques techniques · Type 5827-Exx, exécution avec fonction de sécurité en position « Tige entre »*

Type 5827-E		**11**	**12**	**21**	**22**	**31**	**32**	**14**	**15**	**24**	**25**	**34**	**35**
Commande		Trois points						Positionneur					
Course nominale en mm		6 [1]	6 [1]	12	12	15	15	6 [1]	6 [1]	12	12	15	15
Force du servo-moteur en N	sort	500	500	500	500	280	280	500	500	500	500	280	280
	entre	–	–	–	–	280	280	–	–	–	–	280	280
Force de réglage en N en fonction de sécurité		–	–	–	–	280	280	280	–	–	–	280	280
Commande manuelle		✓ [2]						✓ [2]					
Vitesse de réglage en mm/s (réglable sur les exécutions avec positionneur)													
lente		–	–	–	–	–	–	0,13	0,13	0,13	0,13	0,13	0,13
normale		0,18	0,18	0,18	0,18	0,18	0,18	0,2	0,2	0,2	0,2	0,2	0,2
rapide		–	–	–	–	–	–	0,36	0,36	0,36	0,36	0,36	0,36
Temps de réglage pour course nominale en s													
lente		–	–	–	–	–	–	45	45	89	89	111	111
normale		35	35	70	70	90	90	31	31	61	61	76	76
rapide		–	–	–	–	–	–	17	17	33	33	41	41
Temps de réglage en fonction de sécurité en s		4	4	6	6	7	7	4	4	6	6	7	7
Montage	Montage K	✓	✓	✓	✓	–	–	✓	✓	✓	✓	–	–
	Montage F (form-fit)	–	–	–	–	✓	✓	–	–	–	–	✓	✓
Tension d'alimentation													
24 V (±10 %), 50 Hz		–	✓	–	✓	–	✓	–	–	–	–	–	–
230 V (±10 %), 50/60 Hz [3] Sécurité assurée par l'installation du bâtiment		✓	–	✓	–	✓	–	–	–	–	–	–	–
24 V (±10 %), 50 et 60 Hz 24 V DC (–10, +20 %) [4]		–	–	–	–	–	–	✓	–	✓	–	✓	–
100 à 240 V (tolérance 85 à 264 V), 50 à 60 Hz (tolérance 47 à 63 Hz)		–	–	–	–	–	–	–	✓	–	✓	–	✓
Signal d'entrée		–						0 à 10 V, R_i = 20 kΩ · 0 à 20 mA, Ri = 50 Ω					
Signal de sortie		–						0 à 10 V, R_B = 1 kΩ					
Puissance absorbée en VA		5	5	5	5	5	5	8 [5]	10	8 [5]	10	8 [5]	10
Commutateur de fin de course, sortie commutation active		max. 240 V, max. 1 A						–					
Poids en kg		1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
Équipement électrique supplémentaire (ajout ultérieur impossible)													
deux contacts de position, max. 240 V, max. 1 A, sans protection [6]		✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	–	✓	–	✓	–
Potentiomètre 0 à 1000 Ω ±15 %, max. 200 mW (pour une course nominale égale à 90 % de la valeur finale)		✓	✓	✓	✓	✓	✓	–	–	–	–	–	–

[1] Les servomoteurs ayant une course de 6 mm peuvent également être utilisés avec des vannes ayant une course de 7,5 mm.

[2] Avec un tournevis six pans de 4 mm

[3] 60 Hz en exécution spéciale

[4] Avec le réglage « Vitesse rapide », la limite inférieure de la tension d'alimentation doit impérativement être respectée.

[5] Puissance absorbée pour l'exécution 24 V DC en W

[6] Une protection de contact pourvue d'un pare-étincelles approprié doit être prévue pour le contact de commutation. Pour le dimensionnement du pare-étincelles, respecter les spécifications du fabricant relatives à la charge à connecter. Pour la protection contre les courts-circuits et les surcharges, un fusible approprié doit être utilisé en fonction du câblage de l'application.

Tableau 5 : *Caractéristiques techniques de toutes les exécutions*

Type 5827 -N/-A/-E		
Sécurité		
	Type de protection [1]	IP54 selon EN 60529
	Classe de protection [1]	II selon EN 61140
	Degré de pollution	2 selon EN 60664-1
	Résistance aux interférences	selon EN 61000-6-2 et EN 61326-1
	Émission d'interférences	selon EN 61000-6-3 et EN 61326-1
	Sécurité électrique	selon EN 60730-1 et EN 60730-2-14
	Tension de choc assignée	2,5 kV selon EN 60730-1
	Vibration	selon EN 60068-2-64 et EN 60068-2-27
	Conformité	CE
Matériaux		
	Corps, couvercle du corps	Plastique (PPO, renforcé de fibre de verre)
	Écrou à chapeau M32 × 1,5	Laiton
Conditions ambiantes		
	Plages de température admissibles [2]	
	Environnement	0 à 50 °C
	Stockage	–20 à +70 °C
	Humidité de l'air	5 à 95 % d'humidité, sans condensation
	Altitude max. au-dessus du niveau de la mer	2000 m

1) uniquement lorsque le couvercle avant du corps est fermé et verrouillé

2) La température admissible du fluide dépend de la vanne sur laquelle le servomoteur est monté. Les limites applicables sont celles indiquées dans la documentation de la vanne de régulation (T et EB).

Cotes

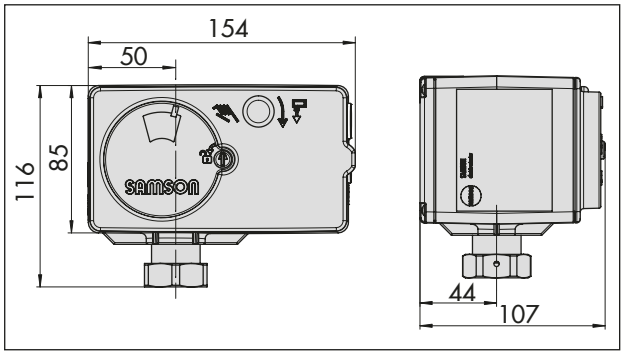


Fig. 8 : *Cotes en mm · Montage K*

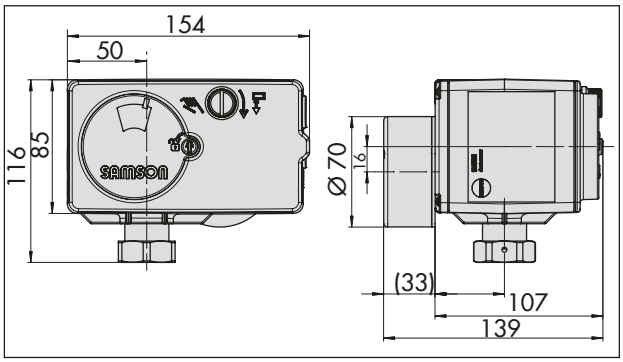


Fig. 10 : *Cotes en mm · Exécution grande vitesse avec montage K*

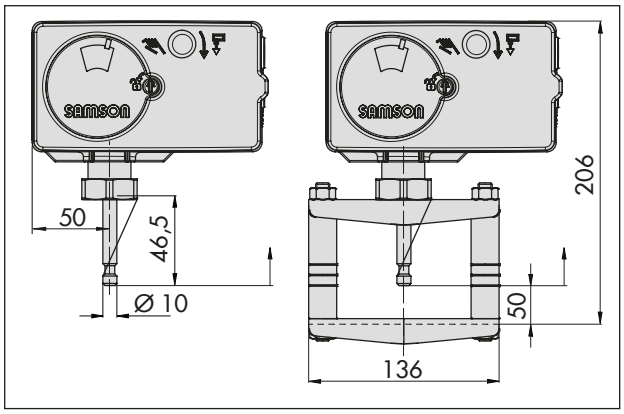


Fig. 9 : *Cotes en mm · Montage F*

Position de montage

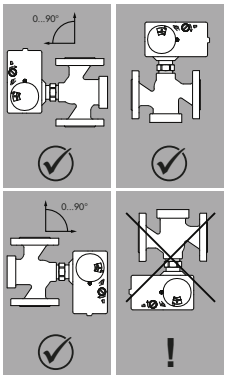
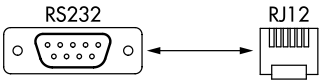


Fig. 11 : *Position de montage*

Accessoires

Accessoires	Référence
Pour exécution avec positionneur	
Pack matériel, composé d'un : – Module mémoire 64 – Câble de raccordement RJ-12/D-Sub 9 pôles – Adaptateur modulaire	1400-9998
Câble de raccordement RJ-12/D-Sub 9 pôles	1400-7699 
Module mémoire 64	1400-9753
Adaptateur modulaire	1400-7698
Adaptateur USB-RS232	8812-2001
Logiciel	
TROVIS-VIEW (gratuit)	▶ www.samsongroup.com > TÉLÉCHARGEMENTS > Logiciels et pilotes > TROVIS-VIEW
Pour toutes les exécutions	
Passages de câbles	
Passage de câbles M16 x 1,5 pour plage de serrage de 4 à 8 mm	100243686
Passage de câbles M16 x 1,5 pour plage de serrage de 5 à 10 mm	1402-9857
Pour un montage sur des vannes à montage F sans ressort de rappel [1]	
Arcade pour vannes de la série V2001	1400-7414
Entretoise pour un montage sur vanne type 3323	0340-3031

[1] avec servomoteur électrique type 5827-x3x

Texte de commande

Servomoteur électrique type 5827-...
- Exécution trois points
  - Course nominale
    - 6/12/15 mm
  - Normale/rapide
  - Tension d'alimentation :
    - 230 V, 50 Hz
    - 230 V, 60 Hz (exécution spéciale)
    - 24 V, 50 Hz
  - Contacts de position : avec/sans
  - Potentiomètre : avec/sans
- Exécution avec positionneur numérique
  - Course nominale
    - 6/12/15 mm
  - Tension d'alimentation
    - 24 V, 50/60 Hz et DC
    - 85 à 264 V, 50 et 60 Hz
  - Contacts de position : avec/sans [1)]

[1)] Uniquement avec l'exécution 24 V

Notices de montage et de mise en service correspondantes

- Type 5827 (exécution trois points) ▶ EB 5827-1
- Type 5827 (exécution avec positionneur) ▶ EB 5827-2