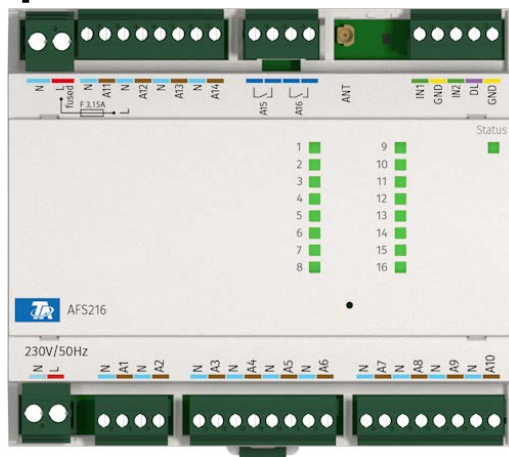




Actionneur pour 14 servomoteurs thermiques



L'actionneur **AFS216** commute jusqu'à 14 servomoteurs thermiques. Ces 14 sorties pour servomoteurs sont conçues pour un courant permanent de 30 mA maximum et des impulsions individuelles (courant d'enclenchement) de 0,5 A maximum. De plus, 2 sorties de relais sans potentiel sont disponibles sous les sorties 15 et 16. Il existe également deux entrées pour capteurs de température PT1000.

L'**AFS216** ne peut être utilisé qu'au moyen de CORA (radio ou câble) et ne convient pas pour le bus DL conventionnel.

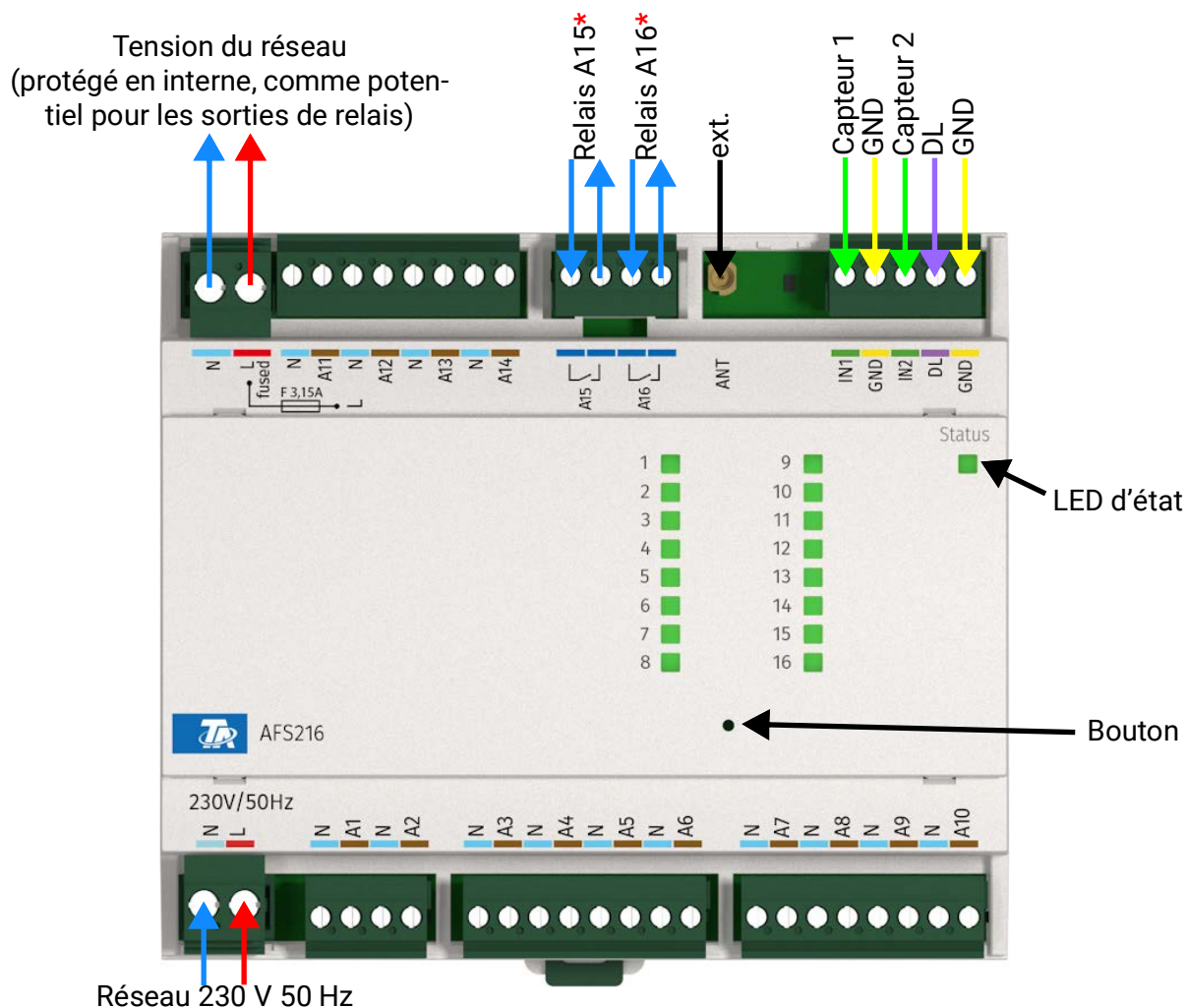
Servomoteurs appropriés

Les servomoteurs suivants ont été testés par la société Technische Alternative et ont été jugés appropriés. Pour l'adéquation d'autres servomoteurs, voir *Test d'adéquation de servomoteur*, Seite 3.

ALVA , servomoteur 230 V	Danfoss , servomoteur thermique 230 V NC
Herz , servomoteur 2 points 230 V NC, 770853	EMO T , servomoteur NC 230 V 0,8 m
Oventrop , servomoteur électrothermique, actionneur T2P 230 V	VoNo Floortec , servomoteur électrothermique 230 V
Uponor , servomoteur Vario B	REHAU , servomoteur UNI 230 V
Roth , servomoteur NC 230 V / 1 W	KM596 KELOX moteur thermique 230 V 1 W
Möhlenhoff A 20405-00N 230 V NC 1 W	Salus T30NC230

Raccordement

L'alimentation **230 V** doit être raccordée. La connexion **DL** doit être posée en cas de fonctionnement par câble (CORA-DL). En cas d'utilisation via CORA-radio, il est recommandé de brancher l'antenne. Veiller à respecter les normes applicables en matière de section de câble et de résistance à la température.



*libre de potentiel

Bouton

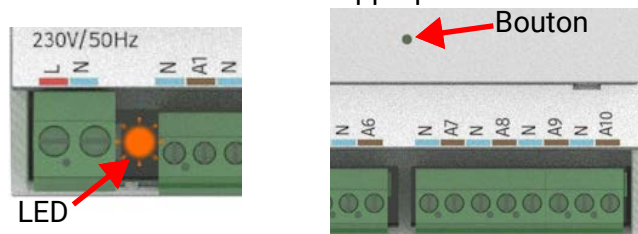
Une seule pression	Redémarrage de l'appareil
Double clic	Autoriser le couplage par radio pendant 5 minutes
Clic long (<10 sec., jusqu'à ce que la LED d'état clignote en rouge, puis relâcher immédiatement)	Test d'adéquation pour servomoteur (voir Seite 3)
Clic long (10 sec.)	Réinitialisation intégrale

Test d'adéquation de servomoteur

En appuyant longuement sur le bouton (<10 sec., voir tableau sur Seite 2), un test d'aptitude du servomoteur est effectué sur la sortie 1. Ce test commence dès que le bouton est actionné. Il faut observer la LED placée à côté de la connexion de la sortie 1.

L'adéquation d'un servomoteur est déterminée par le nombre d'impulsions du courant de démarrage requises. Un servomoteur est d'autant mieux approprié qu'il nécessite moins d'impulsions.

La LED s'allume à chaque fausse impulsion et dans l'idéal, elle ne devrait pas s'allumer du tout ou au maximum 1 à 2 fois. Le servomoteur est dans ce cas approprié.

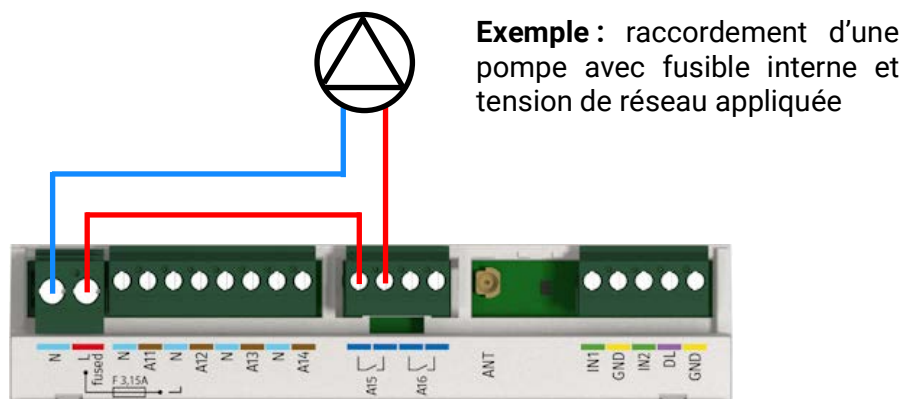


Plus la LED s'allume, moins le servomoteur est approprié. Après un test, le servomoteur doit refroidir pendant au moins 10 minutes avant qu'un autre test soit réalisé sur le même servomoteur.

La Seite 1 présente une liste des servomoteurs testés et considérés comme appropriés.

Sortie de relais A15 et A16 sous potentiel

Les sorties de relais A15 et A16 sont libres de potentiel par rapport à la tension du réseau à leur sortie d'usine. Les sorties peuvent être mises au potentiel du régulateur et protégées par son fusible interne. Les sorties ne sont pas séparées les unes des autres par des potentiels.



Exemple : raccordement d'une pompe avec fusible interne et tension de réseau appliquée

Intervalle de transmission radio

Les valeurs ne sont envoyées par radio que si elles sont suffisamment modifiées. Après chaque envoi, le temps de blocage s'applique. Sinon, les valeurs sont toujours actualisées après l'expiration de l'intervalle.

En cas de modification	Servomoteurs : en cas de modification (marche/arrêt)
Temps de blocage	5 sec.
Temps d'intervalle	50 sec.

Programmation

L'AFS216 est programmé via son appareil CORA. La programmation avec TAPPS2 sur PC est recommandée. L'utilisation au moyen d'un bus DL conventionnel n'est pas disponible. La programmation au moyen de l'entrée DL n'est donc pas possible non plus.

Variables d'entrée

Sortie 1-16	La commutation des sorties de l'AFS216 s'effectue via des signaux numériques sur les variables d'entrée correspondantes.
--------------------	--

Paramètres

Connexion	Connexion par CORA-radio ou CORA-DL
ID CORA	Saisie de l'ID CORA, à lire sur l'étiquette de l'appareil CORA
Entrée 1-2 Visible uniquement dans TAPPS2	Il est possible d'attribuer ici aux deux entrées une désignation, un type, une taille de processus, une échelle, etc.
Sortie 1-16 Visible uniquement dans TAPPS2	Il est possible d'attribuer ici aux sorties une désignation, un type, une taille de processus, une échelle, etc. Le mode manuel peut également être activé ici.
Protection antibloccage	Réglage des jours de la semaine et de l'heure auxquels les sorties sont activées pendant 30 secondes pour la protection antibloccage, afin d'éviter les blocages sur l'appareil raccordé. En dessous, on peut aussi choisir pour chaque sortie si les sorties doivent être activées ensemble.

Variables de sortie

Timeout	Signal numérique Oui/Non <ul style="list-style-type: none">• Si Oui : connexion à l'appareil perdue
Entrée 1-2	Valeurs de mesure des entrées

Caractéristiques techniques

Charge bus DL	10 %
Connexion	CORA-DL ou radio CORA
Puissance absorbée	1 W max.
Indice de protection	IP20
Plage de serrage	Max. 1,5 mm ²
Température ambiante max.	45 °C
Fusible (électronique et sorties)	3,15 A à action rapide
Courant nominal des sorties triac (1-14)	30 mA max. permanent, 0,5 A max. pour impulsions individuelles
Puissance de commutation max. des sorties de relais (15 et 16)	230 V / 3 A
Entrées de température	Capteurs PT1000
Fréquence du système radio	Fréquence principale : 868,5 MHz Pour la transmission du signal/le réveil du processeur : 869,5 MHz

Sous réserve de modifications techniques ainsi que d'erreurs typographiques et de fautes d'impression. La présente notice est valable uniquement pour les appareils dotés de la version de micrologiciel correspondante. Nos produits connaissant des progrès techniques et un développement permanents, nous nous réservons le droit d'effectuer des modifications sans notification particulière.

© 2025