

Clapet rectangulaire

DJP



Description

Le DJP est un clapet d'arrêt et de réglage rectangulaire.

Le DJP possède des lames aérodynamiques en opposition pivotées par un dispositif de leviers. Le clapet est fourni avec un système de raccordement LS pour gaines rectangulaires. Le clapet peut être utilisé pour la régulation de la pression ou du débit avec des options de commande externes (ouvert, fermé, min., max.) selon la nature de la commande/régulation.

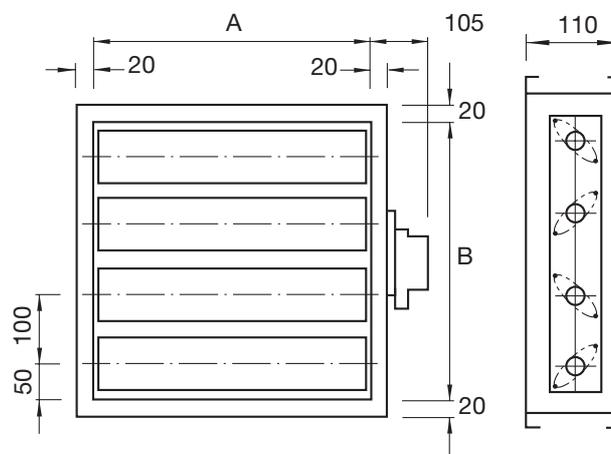
Le DJP est disponible avec un moteur à rappel à ressort, de manière à pouvoir être utilisé comme un clapet de fumée. Le clapet peut être commandé par un régulateur FRA (comme un VRA) ou PR, directement par un capteur de température ou un système BMS (régulation 2-10 V), ou bien comme esclave d'un autre clapet (fonctionnement comme esclave mécanique avec la même position de clapet).

Il est important, lors de la commande, de spécifier la forme de la commande et si le moteur du clapet doit être programmable. Tous les clapets DJP sont équipés de moteurs Belimo.

Code de commande

Produit	DJP	a	A x B	c	d
Type					
Standard	0				
Rappel à ressort	3				
Dimensions					
A (largeur)					
B (hauteur)					
Forme de la commande					
R: commande par régulateur					
S: esclave ou commandée par capteur					
Programmation					
U: sans programmation					
P: programmable					

Dimension



Aperçu des moteurs

Type	Moteur 0	Moteur 3
DJP-RU	NM24A-V	NF24A-MF
DJP-RP	NM24A-MF	NF24A-MF
DJP-SU	NM24A-SR	NF24A-SR
DJP-SP	NM24A-MF	NF24A-MF

- RU** Utilisé uniquement avec PR (et FRU) et est pré-réglé sur un signal d'entrée VAV: 6 ± 4 V
- RP** Possède un moteur programmable, est utilisé conjointement avec PR et est préprogrammé pour un signal d'entrée VAV: 6 ± 4 V. Possède un signal de sortie de modulation, indiquant la position du clapet pour une commande mécanique d'un clapet esclave.
- SU** Possède un moteur commandé par un signal d'entrée de modulation (2-10 V). Possède également un signal de sortie de modulation indiquant la position du clapet.
- SP** Possède un moteur programmable pouvant être commandé par un signal d'entrée en option (modulation standard). Possède également un signal de sortie de modulation indiquant la position du clapet pour une commande mécanique d'un clapet esclave.

Nous nous réservons le droit d'apporter des modifications sans avis préalable.

Clapet rectangulaire

DJP

Caractéristiques techniques

Niveau effectif de bruit en fonction de la fréquence

DJP-1m ²		Niveau de puissance acoustique [L _w] [dB]							
		Fréquence centrale [Hz]							[L _{WA} (A)]
Vitesse dans la gaine	Différence de pression [Pa]	125	250	500	1000	2000	4000	8000	[dB(A)]
		2 m/s	50	62	60	59	53	50	45
100	66		64	62	59	57	54	52	65
200	71		65	63	65	65	61	58	70
400	81		80	79	81	81	78	76	86
4 m/s	50	65	63	62	56	53	48	45	63
	100	69	67	65	62	60	57	54	68
	200	74	68	67	68	68	64	60	73
	400	84	83	82	84	84	81	79	89
6 m/s	50	67	65	63	57	54	49	45	64
	100	72	68	67	65	63	58	49	70
	200	75	69	68	70	71	66	63	76
	400	85	84	83	86	85	83	80	91
8 m/s	50	68	66	63	59	56	51	48	65
	100	74	73	71	67	65	59	56	73
	200	80	80	79	75	75	70	65	82
	400	87	86	85	87	87	84	81	92

Correction du niveau effectif de bruit pour d'autres dimensions de clapets

Surface [m ²]	0,1	0,2	0,4	0,6	0,8	1,0	1,5	2,0
Correction dB	-10	-7	-4	-2	-1	0	+2	+3

Clapet rectangulaire

DJP

Caractéristiques techniques

Dimensionnement

Lors du dimensionnement, le bruit inhérent aux clapets et leurs propriétés de régulation (caractéristiques du clapet) doivent être pris en considération.

Si des clapets excessivement grands sont utilisés, la surface utile (angle de rotation) à des débits V_{min} et V_{max} donnés peut être limitée au point que la régulation ne fonctionne pas de façon satisfaisante. On doit rechercher à utiliser les dimensions de clapets qui aboutissent aux surfaces utiles les plus grandes possibles (angles de rotation).

On doit éviter des surfaces utiles d'angles du clapet $>75^\circ$ pour la précision de la régulation. Le diagramme indique la position du clapet pour des débits et pertes de charge donnés.

Exemple

L'exemple indique la surface utile d'un clapet $\varnothing 250$ mm fonctionnant entre

$$V_{max} = 1,236 \text{ m}^3/\text{h}; \Delta p = 50 \text{ Pa}$$

und

$$V_{min} = 309 \text{ m}^3/\text{h}; \Delta p = 100 \text{ Pa}$$

arbeitet.

Le diagramme indique des positions du clapet de 31° et 69° .

Correction du niveau effectif de bruit pour d'autres dimensions de clapets

