MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Type 8682

Tête de commande

Manuel d'utilisation

Pioneers of Flow.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Sous réserve de modifications techniques.

© Bürkert Werke GmbH & Co. KG 2025-2026

Technical documentation 2610/02_FRfr__970537995_18014399480057099 / Original DE

Table des matières

1 A propos de ce document 7
1.1 Symboles 7
1.2 Termes et abréviations 8
1.3 Fabricants et coordonnées 8
2 Sécurité 9
2.1 Utilisation conforme 9
2.2 Consignes de sécurité 9
3 Description du produit 13
3.1 Présentation du produit 13
3.2 Identification du produit 16
3.2.1 Étiquette d'identification 16
3.2.2 Icônes et marquages sur l'appareil 16
3.3 Éléments d'affichage 17
3.3.1 Indicateur d'état 17
3.3.2 Indicateur de position 19
3.3.3 Affichages LED pour la commande (interne) 19
3.4 Éléments de commande 21
3.5 Fonctionnalité 23
3.5.1 Mode de fonctionnement 23
3.5.2 Fonctions logicielles 25
4 Données techniques 28
4.1 Normes et directives 28
4.2 Conditions d'exploitation 28
4.3 Caractéristiques pneumatiques 28
4.4 Données électriques 29
4.4.1 Données électriques, sans communication 29
4.4.2 Données électriques, interface AS 31
4.4.3 Caractéristiques électriques, IO-Link 32
4.5 Caractéristiques mécaniques 34
4.6 Communication 35
4.6.1 IO-Link 35
5 Installation 36
5.1 Monter l'appareil 36
5.2 Ouverture et fermeture de l'appareil 38
5.3 Orienter l'appareil vers le haut 39
5.4 Installer l'appareil avec un circuit d'air interne 40
6 Raccordement pneumatique 43
6.1 Raccorder pneumatiquement l'appareil 43
7 Raccordement électrique 46
7.1 Procéder au raccordement électrique, sans communication 46
7.1.1 Procéder au raccordement électrique : appareil avec connecteur rond 46
7.1.2 Procéder au raccordement électrique : appareil avec presse-étoupe 47
7.2 Procéder au raccordement électrique, interface AS 48
7.3 Procéder au raccordement électrique, IO-Link 49

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

8 Mise en service 50
8.1 Mise en service de l'appareil 50
8.2 Fonction Teach : déterminer et enregistrer les positions finales 52
8.2.1 Démarrer la fonction Teach manuelle sur l'appareil 53
8.2.2 Démarrer la fonction Teach automatique sur l'appareil 56
8.2.3 Fonction Teach-In-Operation 60
8.3 Démarrer la mise en service avec Bürkert Communicator 60

9 Réglage et commande sur l'appareil 64
9.1 Fonctions de commande 64
9.2 Régler les couleurs et le mode d'éclairage de l'indicateur de position 65
9.3 Commuter manuellement la vanne pilote 66
9.4 Démarrer les fonctions de réinitialisation 68
9.4.1 Redémarrer l'appareil 70
9.4.2 Rétablir l'appareil sur paramètre d'usine 71
9.4.3 Réinitialiser la fonction Teach 72
9.4.4 Réinitialiser les fonctions de maintenance 73
9.4.5 Réinitialiser les fonctions de diagnostic 74

10 Configuration avec Bürkert Communicator 75
10.1 Généralités 75
10.2 Connecter l'appareil au Bürkert Communicator 75
10.2.1 Raccorder l'entrée maintenance USB-C 76
10.3 Interface utilisateur de Bürkert Communicator 77
10.4 Niveaux d'utilisateur dans le Bürkert Communicator 77
10.5 Fonctions de commande 78
10.5.1 SAFEPOS : régler les paramètres de position finale de sécurité 79
10.5.2 TEACH.AUTO : démarrer la fonction Teach automatique 81
10.5.3 TEACH.MANU : démarrer la fonction Teach manuelle 82
10.5.4 TEACH.IN.OP : activer/désactiver la fonction Teach-In-Operation 84
10.5.5 X.CONTROL : régler les paramètres de positionnement 85
10.5.6 LED DE RETOUR : régler les couleurs et le mode d'éclairage de l'indicateur de position 86
10.5.7 Réinitialiser les valeurs de la fonction Teach 87
10.6 Fonctions de diagnostic 88
10.6.1 Activation ou désactivation des fonctions de diagnostic supplémentaires 89
10.6.2 TEMP.MONITOR : lire les valeurs de température et définir les limites d'avertissement 91
10.6.3 VOLT.MONITOR : lire les valeurs de tension et définir les limites d'avertissement 92
10.6.4 SWITCH.CHECK : surveiller le mouvement de commutation de l'actionneur (surveillance de commutation) 93
10.6.5 SWITCH.TIME : surveiller le temps de commutation 94
10.6.6 SEAL.MONITOR : surveiller la position de fermeture étanche 96
10.6.7 RAPID.MOVE : surveiller le mouvement soudain 99
10.6.8 Observer les valeurs pertinentes pour le diagnostic 101
10.6.9 Réinitialiser les valeurs de diagnostic 102
10.7 Fonctions de maintenance 102
10.7.1 Activer ou désactiver et régler des fonctions de maintenance supplémentaires 104
10.7.2 SERVICE.TIME : régler la durée de fonctionnement du totalisateur 104

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

10.7.3 TRAVEL.ACCU : enregistrer la distance parcourue par le mouvement d'actionneur 105
10.7.4 CYCLE.COUNTER : régler les cycles de la vanne pilote du totalisateur 106
10.7.5 Observer les valeurs de maintenance 108
10.7.6 Réinitialiser les valeurs de maintenance 108
10.8 Fonctions de l'appareil 109
10.8.1 Verrouiller la commande locale de l'appareil (blocage de commande sur site) 109
10.8.2 Commuter manuellement la vanne pilote 109
10.8.3 Afficher l'état de marche 109
10.8.4 Régler l'indicateur d'état 110
10.8.5 LED DE RETOUR : régler les couleurs et le mode d'éclairage de l'indicateur de position 111
10.8.6 Afficher, supprimer ou enregistrer le journal 112
10.8.7 Afficher les informations sur l'appareil 113
10.8.8 Redémarrer l'appareil 113
10.8.9 Rétablir l'appareil sur paramètre d'usine 113
10.8.10 Activer l'état de marche MANUAL 114
10.8.11 Désactiver automatiquement l'état de marche MANUAL après le redémarrage de l'appareil 115

11 Configuration avec communication IO-Link 116
11.1 Connecter l'IO-Link Device 116

12 Configuration avec l'interface AS 117
12.1 Certification 117
12.2 Données de programmation 117

13 Réglages usine 118

14 Maintenance 120
14.1 Nettoyage 120
14.2 Remplacer la vanne pilote 120
14.3 Activités de maintenance 122
14.3.1 Régler les fonctions de maintenance dans le Bürkert Communicator 122
14.3.2 Observer les valeurs de maintenance 123
14.3.3 Régler les valeurs et fonctions pertinentes pour la maintenance qui facilitent le remplacement des pièces d'usure 123
14.4 Activités de diagnostic 131

15 En cas de dérangement 132
15.1 Activités de dépannage 132
15.2 Absence de signal de retour 133
15.3 Le signal de retour « est perdu » pendant le fonctionnement de l'installation 133
15.4 Impossible de commuter les sorties de vanne avec l'API 133
15.5 Le message d'erreur est signalé sur l'indicateur d'état 134
15.6 Absence de fonctionnement ou mauvais fonctionnement des vannes de process 134
15.7 Fonction erronée des vannes de process 134
15.8 Messages dans le Bürkert Communicator 134
15.9 Lire les erreurs à l'aide de Bürkert Communicator 135
15.9.1 Connecter l'appareil au Bürkert Communicator 135
15.9.2 Raccorder l'entrée maintenance USB-C 136
15.9.3 Lire les erreurs dans le Bürkert Communicator 137

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

16 Pièces de rechange et accessoires 138
16.1 Pièces de rechange 138
16.2 Accessoires 139
17 Démontage 140
17.1 Démonter l'appareil 140
18 Logistique 141
18.1 Transport et stockage 141
18.2 Retour 141
18.3 Élimination 141

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

1 A propos de ce document

Le manuel est une partie importante du produit et guide l'utilisateur pour une installation et un fonctionnement sûrs. Les informations et les instructions contenues dans ce manuel sont obligatoires pour l'utilisation du produit.

- Lire et respecter entièrement le chapitre sur la sécurité avant d'utiliser le produit pour la première fois.
- Lire et respecter les chapitres pertinents du document avant de travailler sur le produit.
- Conserver ces instructions pour pouvoir les consulter et les transmettre aux utilisateurs ultérieurs.
- En cas de questions, contacter le distributeur Bürkert.

Plus d'informations concernant le produit sur Produits.

- Saisir le numéro d'article de l'étiquette d'identification dans la barre de recherche.

Les illustrations de ce manuel peuvent varier en fonction de la variante du produit.

1.1 Symboles

DANGER !

Avertit d'un danger entraînant la mort ou des blessures graves.

AVERTISSEMENT !

Avertit d'un danger pouvant entraîner la mort ou des blessures graves.

ATTENTION !

Avertit d'un danger pouvant entraîner des blessures légères.

REMARQUE !

Avertit des dommages matériels sur le produit ou l'installation.

Indique des informations supplémentaires importantes, des conseils et des recommandations.

Fait référence aux informations contenues dans ce manuel ou dans d'autres documents.

- Indique une étape à effectuer.

✓ Indique un résultat.

Menu Indique un texte d'interface utilisateur du logiciel.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

1.2 Termes et abréviations

Les termes et abréviations utilisés dans ce document correspondent aux définitions suivantes.

Appareil	Tête de commande type 8682
Atmosphère Ex	Atmosphère explosible
Certification Ex	Certification pour l'utilisation dans l'atmosphère explosible.

1.3 Fabricants et coordonnées

Fabricant

Bürkert Fluid Control Systems
Christian-Bürkert-Str. 13–17
74653 Ingelfingen
GERMANY

Coordonnées

Les adresses de contact se trouvent sous Contact.

Besoin de plus d'informations ou de produits complémentaires ?

- Découvrir toute la gamme de produits sur notre eShop.

Service après-vente et assistance
Contact direct du service après-vente Bürkert.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

2 Sécurité

2.1 Utilisation conforme

L'appareil a été conçu conformément au chap. Données techniques [▶ 28] :

- l'utilisation comme unité de commande de vannes de process à actionnement pneumatique
- la détection des positions de commutation des vannes de process et leur signalisation visuelle et/ou à une commande en boucle ouverte supérieure

Les conditions préalables pour un fonctionnement sûr et en toute sécurité sont un transport, un stockage, une installation, une mise en service, une utilisation et une maintenance dans les règles.

Le manuel fait partie de l'appareil. L'appareil est exclusivement destiné à une utilisation dans le cadre de ces instructions. Les utilisations de l'appareil qui ne sont pas décrites dans ce manuel, dans les documents contractuels ou sur l'étiquette d'identification peuvent entraîner des blessures graves ou la mort, des dommages à l'appareil ou aux matériels et des dangers pour l'entourage ou l'environnement.

- ▸ Seul un personnel qualifié et formé peut installer, utiliser et entretenir l'appareil. Voir la qualification des personnes dans Consignes de sécurité [▶ 9]
- ▸ Utiliser l'appareil uniquement en association avec les appareils et composants externes recommandés ou homologués par le fabricant.
- ▸ En atmosphère explosive, utiliser uniquement des appareils homologués pour cette zone. Ces appareils sont identifiés par le marquage ATEX sur l'étiquette d'identification. Respecter l'étiquette d'identification et les instructions fournies avec l'appareil pour l'utilisation en atmosphère explosive.
- ▸ Appareil utilisable en intérieur et en extérieur.
- ▸ Appareil utilisable en milieu humide.
- ▸ Protéger l'appareil contre les influences environnementales (par exemple, rayonnement UV, vapeurs).

2.2 Consignes de sécurité

Qualification des personnes utilisant l'appareil

L'utilisation non conforme de cet appareil peut entraîner des blessures graves, voire la mort. Afin d'éviter tout accident, toute personne travaillant avec cet appareil doit satisfaire aux exigences minimales suivantes :

- ▸ Avoir lu, compris et appliquer les instructions et consignes de sécurité du manuel.
- ▸ Identifier les dangers avant toute intervention et les éviter.
- ▸ Effectuer les travaux sur l'appareil conformément aux consignes de sécurité figurant dans ce manuel.

Responsabilité de l'exploitant

L'exploitant est responsable du respect des prescriptions locales de sécurité, y compris celles relatives au personnel.

- ▸ Respecter les règles reconnues de la technique.
- ▸ Installer l'appareil conformément à la réglementation en vigueur dans le pays concerné.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

- Les dangers liés au lieu d'utilisation de l'appareil doivent pouvoir être évités à l'aide d'instructions d'utilisation appropriées définies par l'exploitant.

Changements et autres modifications, pièces de rechange et accessoires

Les modifications apportées à l'appareil, le montage incorrect ou l'utilisation d'appareils ou de composants non autorisés présentent des dangers qui peuvent entraîner des accidents et des blessures.

- Ne pas modifier l'appareil.
- Ne pas exposer l'appareil à des charges mécaniques.
- Respecter le manuel d'utilisation de l'appareil ou du composant utilisé.
- Utiliser uniquement l'appareil en association avec les appareils et composants étrangers recommandés et homologués par le fabricant.

Les pièces de rechange et les accessoires qui ne répondent pas aux exigences du fabricant peuvent compromettre la sécurité de fonctionnement de l'appareil et provoquer des accidents.

- Pour garantir la sécurité de fonctionnement, n'utiliser que des pièces d'origine du fabricant.

Utilisation uniquement après transport, stockage, installation, mise en service ou maintenance conformes

Un transport, un stockage, une installation, une mise en service ou une maintenance inappropriés compromettent la sécurité de fonctionnement de l'appareil et peuvent provoquer des accidents. Des personnes peuvent ainsi être gravement blessées ou tuées.

- Respectez toutes les valeurs et limites indiquées dans ce manuel afin de garantir la sécurité et le bon fonctionnement de l'appareil.
- Effectuer uniquement les travaux décrits dans cette notice.
- Exécuter les travaux d'installation uniquement avec l'outillage approprié.
- Tous les autres travaux doivent être effectués uniquement par le fabricant.

Valeurs limites techniques et fluides

Le non-respect des valeurs limites techniques ou la présence de fluides inadaptés peut endommager l'appareil et provoquer des fuites. Cela peut également provoquer des accidents et blesser gravement ou tuer des personnes.

- Respecter les valeurs limites. Voir Données techniques [▶ 28] et les indications sur l'étiquette d'identification.
- Alimenter les raccords de fluide seulement avec les fluides énumérés au chapitre Données techniques [▶ 28].
- Consulter la fiche de données de sécurité des produits utilisés.

Exigences relatives à l'alimentation électrique

- Alimenter l'appareil selon l'une des mesures suivantes et raccorder les entrées et sorties disponibles en conséquence :

- Limited Energy Circuit (LEC) conformément à la norme UL/EN 61010-1
- Limited Power Source (LPS) conformément à la norme IEC 60950
- SELV/PELV avec Overcurrent Protection, conception selon UL/EN 61010-1

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Fluides sous pression

Les fluides sous pression peuvent provoquer de graves blessures. Une surpression ou un coup de bélier peut provoquer l'éclatement de l'appareil ou des conduites. Des conduites pneumatiques défectueuses ou mal fixées peuvent se détacher et se renverser.

- Couper la pression avant d'intervenir sur l'appareil ou sur l'installation. Purger ou vider les conduites.
- Respecter les plages de pression autorisées des fluides.
- Respecter les plages de température autorisées des fluides.

Air de pilotage pollué

L'air de commande de l'appareil peut être contaminé par des lubrifiants et nuire à la santé des personnes et à l'environnement.

- Évacuer l'air de commande de manière appropriée.
- Porter un équipement de protection individuelle approprié pour travailler à proximité de l'appareil.

Si l'air d'évacuation d'autres processus est utilisé pour générer de l'air comprimé pour l'appareil, les joints peuvent être détériorés par les fluides contenus dans l'air d'évacuation, ce qui peut causer la fuite du fluide.

- Utiliser uniquement de l'air frais pour générer de l'air comprimé pour l'appareil.

Choc électrique dû à des composants électriques

Le contact avec des pièces sous tension peut entraîner des chocs électriques.

- Couper la tension avant d'intervenir dans l'installation ou l'appareil. Empêcher toute remise en marche.
- Respecter les réglementations en vigueur pour les appareils électriques en matière de prévention des accidents et de sécurité.

Éléments et assemblages sujets aux risques électrostatiques.

L'appareil contient des éléments électroniques sensibles aux décharges électrostatiques (ESD). Ces éléments sont affectés par le contact avec des personnes ou des objets ayant une charge électrostatique. Dans le pire des cas, ces éléments sont immédiatement détruits ou tombent en panne après la mise en service.

- Pour minimiser ou éviter l'éventualité d'un dommage dû à une décharge électrostatique brusque, respecter les exigences de la norme EN 61340-5-1.
- Ne pas toucher les éléments électroniques lorsqu'ils sont sous tension d'alimentation.

Aimant permanent

La cible pour la détermination de la position contient un aimant permanent en néodyme.

Les aimants permanents génèrent un champ magnétique qui peut mettre en danger et détruire des composants électroniques ou mécaniques (par exemple, des stimulateurs cardiaques, des supports de données, des cartes de crédit et des appareils électroniques).

- Les personnes portant des stimulateurs cardiaques ne doivent pas être exposées à des champs magnétiques.

Les aimants permanents sont fragiles et peuvent, en cas de collision, provoquer des écrasements ou des éclats qui peuvent nuire à la santé et endommager l'aimant permanent.

- Ne pas retirer l'aimant permanent de son boîtier en plastique.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

- Lors de la manipulation de plusieurs pièces cibles amovibles, veiller à les maintenir à une distance suffisante les unes des autres.

Travaux sur l'appareil

Travailler sur un appareil qui n'a pas été arrêté, le mettre en marche sans autorisation ou démarrer le système de manière incontrôlée peut provoquer des accidents. Des personnes peuvent ainsi être gravement blessées ou tuées.

- N'effectuer les travaux que lorsque appareil est éteint.
- Protéger l'appareil ou l'installation d'une remise en marche non autorisée.
- Ne pas ouvrir les appareils électriques dans un environnement humide.
- Garantir une mise en marche contrôlée, après interruption du processus. Respecter l'ordre :
  1. Établir l'alimentation électrique ou pneumatique.
  2. Alimenter en fluide.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

3 Description du produit

L'appareil est conçu pour l'automatisation décentralisée des vannes de process pneumatiques et est monté directement sur l'unité de commande.

3.1 Présentation du produit

Appareil pour servomoteurs à simple effet : 1 vanne pilote 3/2 voies

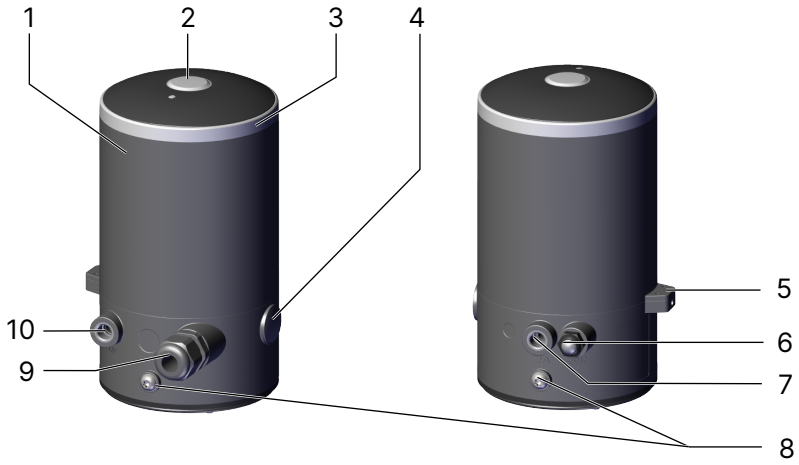


Fig. 1: Montage

1	Capot de boîtier	2	Indicateur d'état
3	Indicateur de position	4	Élément de compensation de pression et soupape de surpression
5	Bec de plombage	6	Raccord d'évacuation d'air avec silencieux
7	Raccord de travail	8	Vis de fixation
9	Raccordement électrique (exemple)	10	Raccord d'air comprimé

Vanne pilote : vanne 3/2 voies (NC), normalement fermée, sortie d'air de pilotage 1/A déchargée

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Appareil pour servomoteurs à double effet : 1 vanne pilote 5/2 voies

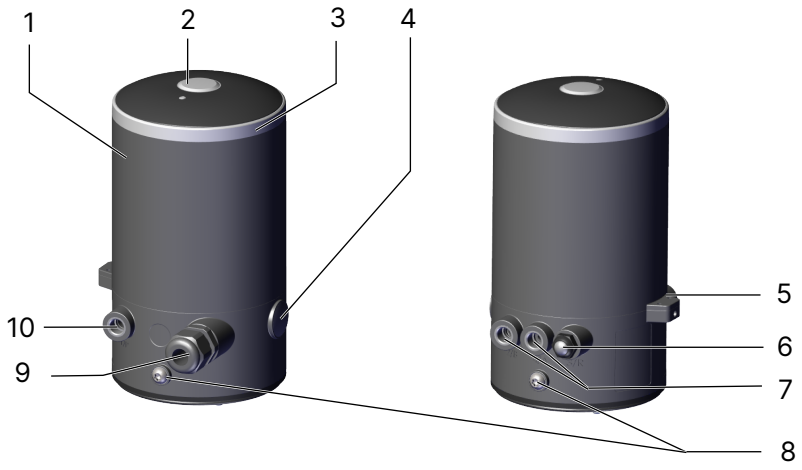


Fig. 2: Montage

1	Capot de boîtier	2	Indicateur d'état
3	Indicateur de position	4	Élément de compensation de pression et soupape de surpression
5	Bec de plombage	6	Raccord d'évacuation d'air avec silencieux
7	Raccord de travail	8	Vis de fixation
9	Raccordement électrique (exemple)	10	Raccord d'air comprimé

Vanne pilote : vanne 5/2 voies, en position de repos sortie d'air de pilotage 2/B voies sous pression, sortie d'air de pilotage 4/A déchargée

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Indicateur de position : sans vanne pilote

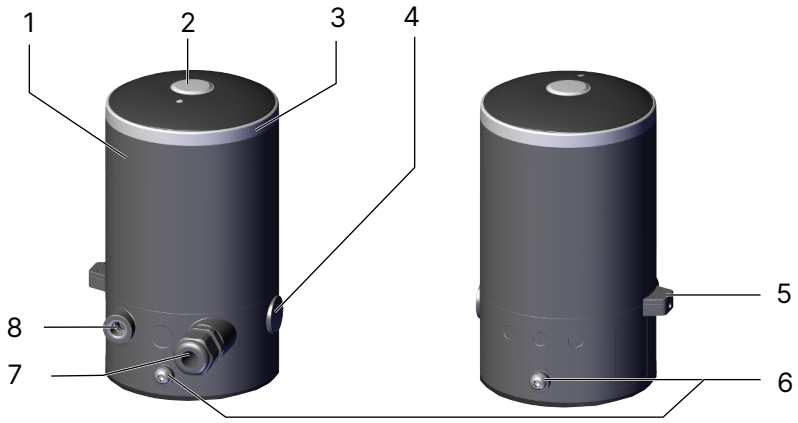


Fig. 3: Montage

1	Capot de boîtier	2	Indicateur d'état
3	Indicateur de position	4	Élément de compensation de pression et soupape de surpression
5	Bec de plombage	6	Vis de fixation
7	Raccordement électrique	8	Raccord fermé par un bouchon

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

3.2 Identification du produit

3.2.1 Étiquette d'identification

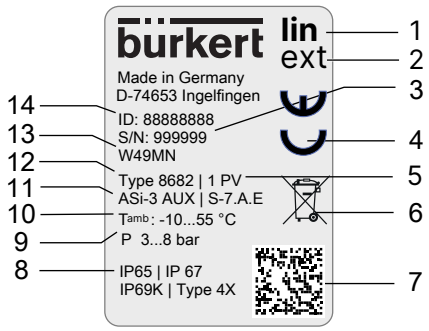


Fig. 4: Étiquette d'identification

1	Type de capteur de déplacement (lin = linéaire, rot = rotatif)	2	Guidage d'air du raccord de travail (ext = externe, int = interne)
3	Numéro de serie	4	Marquage CE
5	Nombre de vannes pilotes	6	Remarque sur l'élimination
7	Code Data Matrix : N° de commande, numéro d'article, lien vers les instructions	8	Degré de protection
9	Pression de service	10	Température ambiante
11	Variante	12	Type
13	Code de fabrication	14	Numéro d'article

3.2.2 Icônes et marquages sur l'appareil

Appareil pour servomoteurs à simple effet : 1 vanne pilote 3/2 voies

1/P	Raccord d'air comprimé
2/A	Raccord de travail
3/R	Raccord d'évacuation d'air

Appareil pour servomoteurs à double effet : 1 vanne pilote 5/2 voies

1/P	Raccord d'air comprimé
2/B	Raccord de travail
4/A	Raccord de travail
3/R	Raccord d'évacuation d'air

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Marquage intérieur, couvercle supérieur :

1, 2, 3, 4	Marquage des touches et des LED
	Réducteur d'air d'échappement

Marquage intérieur, adaptateur de vanne :

R	Réducteur d'air d'échappement

Marquage intérieur, couverture de circuit imprimé :

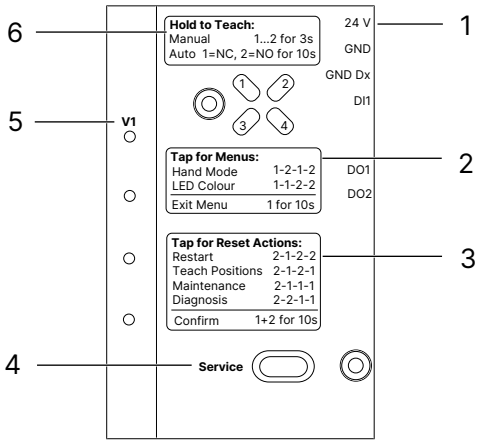


Fig. 5: Inscription

1	Marquage des bornes (exemple)	2	Codes numériques pour les fonctions de menu
3	Codes numériques pour les fonctions de réinitialisation	4	Interface de service
5	LED vanne pilote	6	Démarrer les fonctions d'apprentissage

3.3 Éléments d'affichage

3.3.1 Indicateur d'état

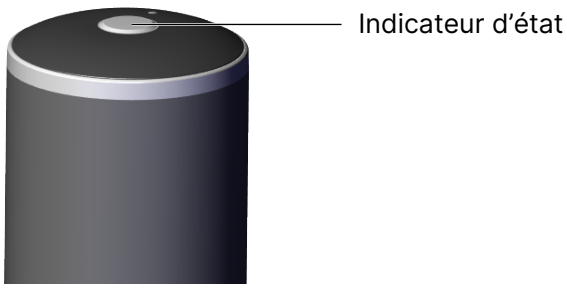


Fig. 6: Indicateur d'état

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

L'indicateur d'état montre l'état de l'appareil.
Avec le logiciel Bürkert Communicator, les modes de fonctionnement suivants peuvent être réglés pour l'indicateur d'état (voir Régler l'indicateur d'état [▶ 110]) :

- Mode NAMUR
- LED éteinte

Réglage d'usine : Mode NAMUR

3.3.1.1 Mode NAMUR

L'indicateur d'état indique l'état de l'appareil et de ses périphériques selon la recommandation NAMUR 107 (NE 107).

S'il y a plusieurs messages, l'indicateur d'état prend toujours la couleur du message avec la priorité la plus élevée (rouge = panne = priorité la plus élevée).

Couleur	Code couleur	État du signal	Description
rouge	5	Défaillance	Un dysfonctionnement dans l'appareil ou son périphérique rend les signaux de sortie invalides.
orange	4	Vérification du fonctionnement	Travaux sur l'appareil, le fonctionnement en mode normal est par conséquent momentanément impossible.
jaune	3	Hors spécifications	Les conditions environnementales ou les conditions de process de l'appareil se situent en dehors de la plage spécifiée. Les diagnostics internes à l'appareil renvoient à des problèmes dans l'appareil ou relatifs aux propriétés du process.
bleu	2	Maintenance requise	L'appareil est en mode normal, cependant une fonction sera limitée sous peu. ▸ Effectuer la maintenance de l'appareil
vert	1	Diagnostic actif	L'appareil fonctionne en mode sans erreur, le diagnostic est actif.

Tab. 1: Indicateur d'état selon NE 107

3.3.1.2 LED éteinte

Afficher en : LED éteint

- L'indicateur d'état ne s'allume pas.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

3.3.2 Indicateur de position

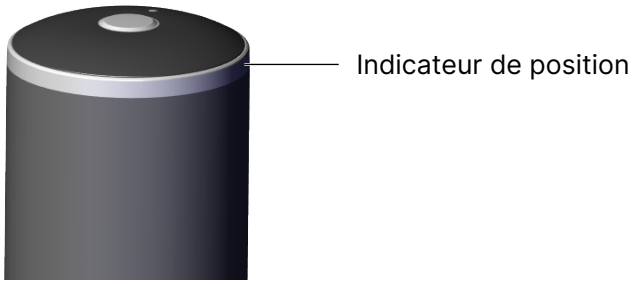


Fig. 7: Indicateur de position

L'indicateur de position (LED RGB) affiche les positions de vanne avec des couleurs qui peuvent être réglées à l'aide des touches internes ou du logiciel Bürkert Communicator.

Réglage d'usine :

Position de vanne	Couleur	Mode d'éclairage
S1	Vert	allumé
S2	Jaune	allumé

Tab. 2: Couleurs de l'indicateur de position

Remarque :
Au départ usine, l'indicateur de position clignote lentement en blanc (1 Hz) : la fonction d'apprentissage est active et attend d'être exécutée.
Une fois la fonction Teach terminée, l'indicateur de position s'allume dans les couleurs définies.

3.3.3 Affichages LED pour la commande (interne)

Variante sans communication ou avec IO-Link :

L'indicateur d'état et les LED Feedback (LED 1...4) s'allument en fonction de la commande effectuée.
La LED de la vanne pilote indique la position de commutation de la vanne pilote.

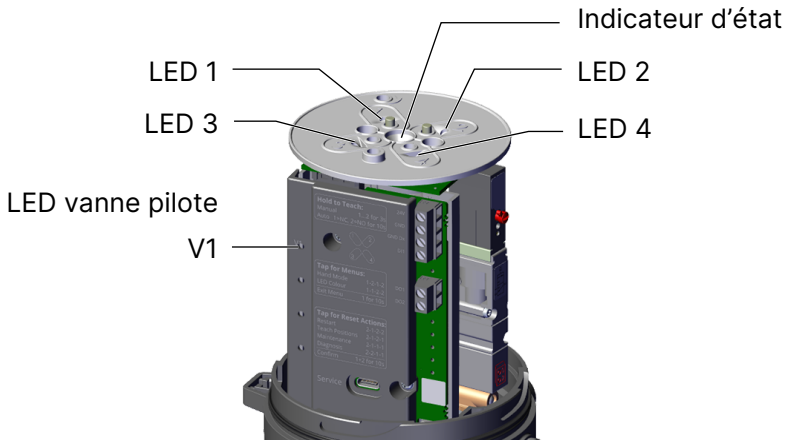


Fig. 8: Éléments d'affichage internes

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

LED		Description de l'affichage
LED de la vanne pilote jaune		Allumée en jaune : la vanne pilote V1 est activée (marche)
LED 1...4, RGB		S'allument, clignotent, s'éteignent, en fonction de la commande effectuée
Indicateur d'état, RGB		Allumé (NAMUR), clignotant (menu de commande ou fonction de commande), éteint, selon l'opération effectuée

Tab. 3: Éléments d'affichage

Variante avec interface AS :

L'indicateur d'état et les LED Feedback (LED 1...4) s'allument en fonction de la commande effectuée. La LED de la vanne pilote indique la position de commutation de la vanne pilote. La LED PWR et la LED FAULT s'allument en fonction de l'état ASi.

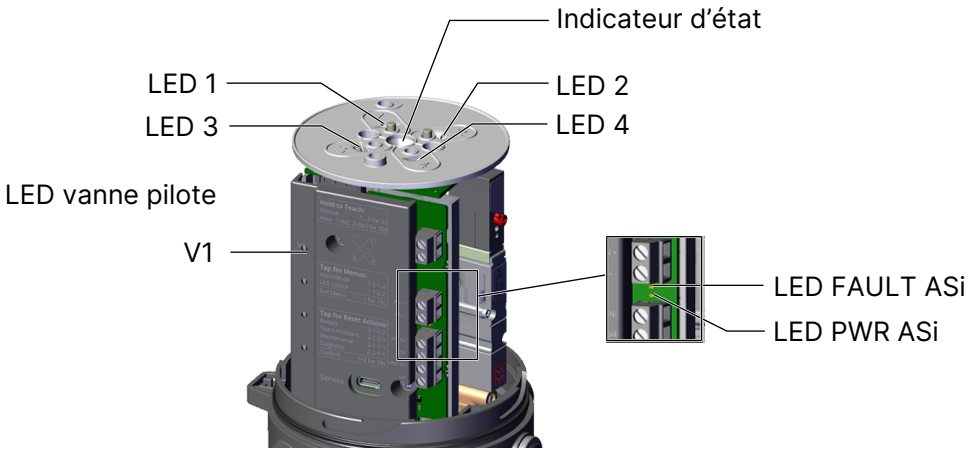


Fig. 9: Éléments d'affichage internes

LED		Description de l'affichage
LED de la vanne pilote jaune		Allumée en jaune : la vanne pilote V1 est activée (marche)
LED 1...4, RGB		S'allument, clignotent, s'éteignent, en fonction de la commande effectuée
Indicateur d'état, RGB		Allumé (NAMUR), clignotant (menu de commande ou fonction de commande), éteint, selon l'opération effectuée

Tab. 4: Éléments d'affichage

LED PWR ASi verte		Affichage de l'ASi-Power
LED FAULT ASi rouge		Affichage des erreurs ASi

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Affichage des LED d'état du bus

LED PWR interface AS verte		LED FAULT interface AS rouge		
○	arrêt	○	arrêt	POWER OFF
●	Allumée en vert	○	arrêt	OK
●	Allumée en vert	●	Allumée en rouge	Pas de trafic de données (chien de garde écoulé avec adresse esclave différente de 0)
◐	Clignote en vert	●	Allumée en rouge	Adresse esclave égale à 0
●	Allumée en vert	◐	clignote en rouge	Erreur matérielle avec réinitialisation de l'esclave
◐	Clignote en vert	◐	clignote en rouge	Erreur de l'appareil (erreur de périphérie[1])

Tab. 5: Affichage des LED d'état du bus

3.4 Éléments de commande

Ce chapitre présente un aperçu des éléments de commande. Les descriptions des fonctions se trouvent dans les chapitres correspondants.

Touches

La commande s'effectue à l'aide des touches 1 et 2. Les touches sont situées sous le capot de boîtier.

Le passage d'un menu à l'autre s'effectue à l'aide d'un code numérique saisi via des touches :
Par exemple, le changement dans le menu LED se fait avec le code numérique 1-1-2-2
Appuyer brièvement sur les touches, moins de 3 secondes par code numérique.

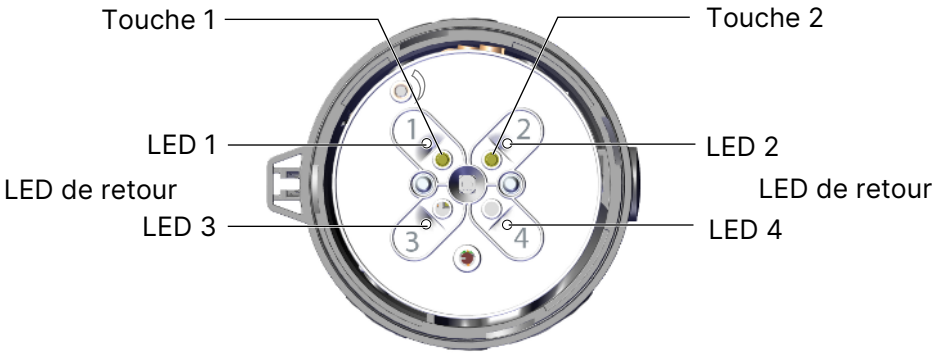


Fig. 10: Éléments de commande

[1] L'appareil est en état d'erreur.
Causes possibles : erreur dans la fonction Teach, limites d'alarme dépassées, erreur interne de l'appareil. Pour plus de détails, connecter l'appareil au Bürkert Communicator (voir le manuel d'utilisation) ou contacter le service clientèle Bürkert.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Touche	Description du fonctionnement
1	Appuyer et relâcher dans les 3...10 s : démarrer la fonction Teach manuelle 1 pour la position S1 Appuyer et relâcher > 10 s : démarrer la fonction Teach automatique 1 pour les positions S1 et S2
2	Appuyer et relâcher dans les 3...10 s : démarrer la fonction Teach manuelle 2 pour la position S2 Appuyer et relâcher > 10 s : démarrer la fonction Teach automatique 2 des positions S1 et S2

Tab. 6: Fonctions des touches

Code numérique	Description du fonctionnement
1-2-1-2	Passage à l'état de marche MANUAL et au menu manuel : • Activer ou désactiver la vanne pilote • Exécuter les fonctions Teach manuelles des positions finales
1-1-2-2	Passage au menu LED : réglage des couleurs et des fréquences lumineuses de l'indicateur de position pour les plages de fin de course correspondantes
2-1-2-2	Passage à la fonction de réinitialisation : redémarrage de l'appareil
2-1-1-2	Passage à la fonction de réinitialisation : rétablir les paramètres d'usine
2-1-2-1	Passage à la fonction de réinitialisation : réinitialisation Teach
2-1-1-1	Passage à la fonction de réinitialisation : réinitialisation de maintenance
2-2-1-1	Passage à la fonction de réinitialisation : réinitialisation de diagnostic

Tab. 7: Fonctions des touches

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Commande manuelle des vannes pilotes

Les vannes pilotes peuvent être actionnées manuellement pour la mise en service, ou en cas de défaillance de l'énergie électrique. Les vannes pilotes sont situées sous le capot de boîtier.

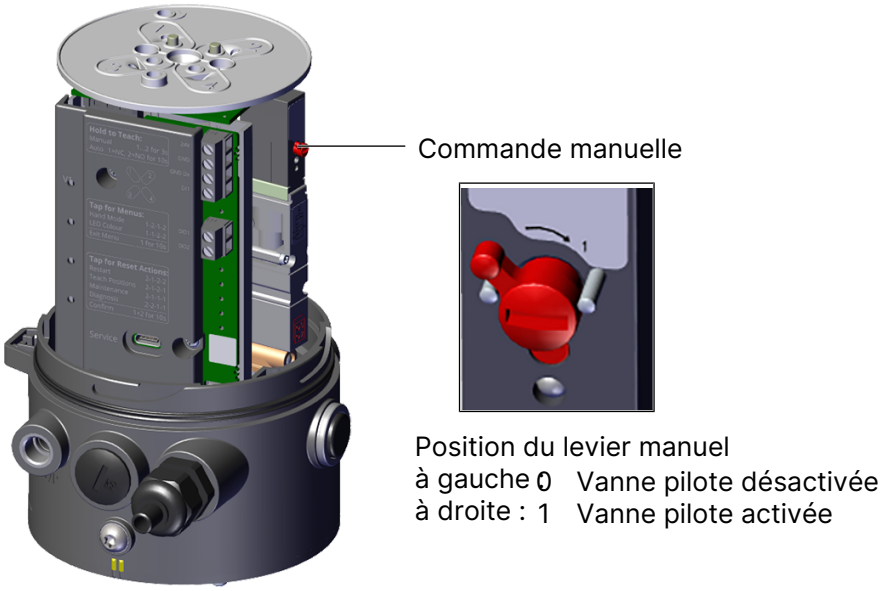


Fig. 11: Commande manuelle

Vis-pointeau pour paramétrer le débit ou la vitesse de réglage

La vis-pointeau de la vanne pilote régule l'amenée et l'évacuation d'air des raccords de travail et par conséquent la vitesse d'ouverture et de fermeture de la vanne de process.

Fig. 12: Vis-pointeau

3.5 Fonctionnalité

3.5.1 Mode de fonctionnement

La détection de la position de vanne a lieu au moyen d'un capteur de déplacement sans contact et un aimant permanent spécial (cible) fixé à la tige de la vanne de process.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

En fonction de la variante, l'appareil commande des actionneurs à simple effet ou à double effet, ou peut être utilisé comme indicateur de position sans vanne pilote.

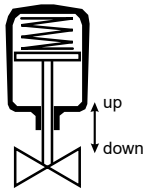
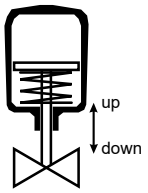
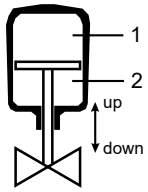
Les vannes pilotes peuvent être commutées manuellement par un actionnement mécanique ou électrique.

Affichage de la position de vanne avec des LED de couleurs.

Affichage de l'état de l'appareil avec des LED de couleurs.

3.5.1.1 Position finale de sécurité

Position finale de sécurité après une panne de l'énergie auxiliaire électrique ou pneumatique :

Type d'actionneur	Désignation	Position finale de sécurité après une panne de l'énergie auxiliaire	
		électrique	pneumatique
	à simple effet Fonction de commande A	down	down
	à simple effet Fonction B	up	up
	à double effet Fonction I	down : Raccord chambre 1 up : Raccord chambre 2	non défini

Tab. 8: Position finale de sécurité

Comportement des vannes pilotes après une défaillance de la communication bus (interface AS ou IO-Link) :

toutes les sorties de vannes pilotes sont commutées sur une position de sécurité programmable. Réglage d'usine : vannes pilotes « impuissantes ».

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

3.5.2 Fonctions logicielles

Fonctions de commande

Nom de la fonction et description	Informations
SAFEPOS Paramètres de la position de sécurité En cas d'états de marche critiques définissables, l'actionneur se déplace dans la position finale de sécurité sélectionnable	Voir SAFEPOS : régler les paramètres de position finale de sécurité [▶ 79]
TEACH.AUTO Fonction Teach automatique Une des 3 fonctions Teach nécessaires pour la mise en service. Les positions finales qui ne disposent pas d'un signal de recopie doivent être apprises. Cela peut se faire avec TEACH.AUTO, TEACH.MANU ou TEACH.IN.OP. Avec TEACH.AUTO, l'appareil se charge lui-même de toutes les étapes nécessaires	Voir TEACH.AUTO : démarrer la fonction Teach automatique [▶ 81]
TEACH.MANU Fonction Teach manuelle Une des 3 fonctions Teach nécessaires pour la mise en service. Les positions finales qui ne disposent pas d'un signal de recopie doivent être apprises. Cela peut se faire avec TEACH.AUTO, TEACH.MANU ou TEACH.IN.OP. Avec le TEACH.MANU, les positions finales doivent être programmées manuellement	Voir TEACH.MANU : démarrer la fonction Teach manuelle [▶ 82]
TEACH.IN.OP Apprentissage autom. en service Une des 3 fonctions Teach nécessaires pour la mise en service. Les positions finales qui ne disposent pas d'un signal de recopie doivent être apprises. Cela peut se faire avec TEACH.AUTO, TEACH.MANU ou TEACH.IN.OP. Le TEACH.IN.OP permet de programmer les positions finales en fonctionnement normal	Activé à la livraison. Voir TEACH.IN.OP : activer/désactiver la fonction Teach-In-Operation [▶ 84]
X.CONTROL Paramètres de positionnement Cette fonction contient tous les paramètres réglables pour le positionnement	Voir X.CONTROL : régler les paramètres de positionnement [▶ 85]
FEEDBACK.LED Paramètre Feedback LED La LED de retour permet de visualiser la position finales	Voir LED DE RETOUR : régler les couleurs et le mode d'éclairage de l'indicateur de position [▶ 86]

Tab. 9: Fonctions de commande

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Fonctions de diagnostic

Fonctions de diagnostic départ usine :

Nom de la fonction et description	Informations
TEMP.MONITOR Suivi de la température	Voir TEMP.MONITOR : lire les valeurs de température et définir les limites d'avertissement [▶ 91]
Fonction de diagnostic pour la surveillance de la température	
VOLT.MONITOR Suivi de la tens. d'alim	Voir VOLT.MONITOR : lire les valeurs de tension et définir les limites d'avertissement [▶ 92]
Fonction de diagnostic pour la surveillance de la tension d'alimentation	

Tab. 10: Fonctions de diagnostic

Fonctions de diagnostic supplémentaires qui peuvent être activées :

Nom de la fonction et description	Informations
SWITCH.CHECK Surveillance de la commutation	Voir SWITCH.CHECK : surveiller le mouvement de commutation de l'actionneur (surveillance de commutation) [▶ 93]
Cette fonction de diagnostic surveille si l'actionneur se trouve dans une position finale différente dans un délai réglable après le démarrage du processus de commutation. Un mouvement sans commutation est également surveillé	
SWITCH.TIME Surveillance du temps de commu	Voir SWITCH.TIME : surveiller le temps de commutation [▶ 94]
Cette fonction de diagnostic sert à surveiller le temps de commutation. Une opération de commutation commence par la modification de la valeur de consigne et se termine par l'entrée dans les positions finales Plage de tolérance	
SEAL.MONITOR Surveille pos. fermeture étanche	Voir SEAL.MONITOR : surveiller la position de fermeture étanche [▶ 96]
Cette fonction de diagnostic surveille la position de fermeture étanche. Si la position de fermeture étanche est modifiée, il se peut que la vanne ne ferme plus de manière étanche	
RAPID.MOVE Suivi des mouvements rapides	Voir RAPID.MOVE : surveiller le mouvement soudain [▶ 99]
Cette fonction de diagnostic surveille les mouvements brusques, rapides et involontaires de la vanne qui peuvent entraîner un écoulement de la vanne	
COMMON Paramètres transversaux	S'active automatiquement avec les fonctions SWITCH.CHECK ou SWITCH.TIME. Voir
Cette fonction contient des paramètres communs à toutes les fonctions	

Tab. 11: Fonctions de diagnostic

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Fonctions de maintenance

Fonctions de maintenance supplémentaires qui peuvent être activées :

Nom de la fonction et description	Informations
SERVICE.TIME Tot. durée de fonctionnement Le temps de fonctionnement est un indicateur d'usure. Ce totalisateur permet de définir un intervalle d'entretien pour les pièces	Voir SERVICE.TIME : régler la durée de fonctionnement du totalisateur [▶ 104]
TRAVEL.ACCU Totalisateur distance parcourue La distance parcourue est un indicateur d'usure. Ce totalisateur permet de définir un intervalle d'entretien pour les pièces d'usure	Voir TRAVEL.ACCU : enregistrer la distance parcourue par le mouvement d'actionneur [▶ 105]
CYCLE.COUNTER Totalisateur cycles de vannes Le nombre de cycles de vanne est un indicateur d'usure. Ce totalisateur permet de définir un intervalle d'entretien pour les pièces d'usure	Voir CYCLE.COUNTER : régler les cycles de la vanne pilote du totalisateur [▶ 106]

Tab. 12: Fonctions de maintenance

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

4 Données techniques

4.1 Normes et directives

Ce produit respecte les exigences légales en vigueur au moment de sa mise sur le marché et a été conçu et testé conformément aux directives/règlements européens pertinents et aux normes harmonisées. La conformité est documentée et, si nécessaire, justifiée par des preuves. Les déclarations de conformité de l'UE se trouvent derrière le type correspondant sur le page d'accueil country.burkert.com

4.2 Conditions d'exploitation

Température de stockage	-20...+65 °C
Température ambiente	–10...+55 °C Variant sans vanne pilote : –10...+60 °C
Humidité de l'air relative	Max. 90 % à 55 °C (sans condensation)
Altitude	Jusqu'à 2000 m au-dessus du niveau de la mer
Degré de pollution	Degré 2 selon la norme UL/EN 61010-1
Degré de protection (EN 60529 / IEC 60529)	IP65, IP67[2)]
Degré de protection (ISO 20653)	IP69K[2)]
Degré of protection (CSA C22.2 No. 94.2:20 / UL50E	Type 4X[2)]

4.3 Caractéristiques pneumatiques

Débit d'air de la vanne pilote	État à la livraison limité : Q_N = 110 l/min (pour la purge d'air) Débit typique maximal : Q_N = 200 l/min (pour la ventilation) (Valeur Q_N selon la définition de la chute de pression de 7 à 6 bars absolue)

Fluides

Pression du fluide	3...8 bars
Température du fluide	-10...+50 °C
Fluide	Gaz neutres, air Qualité de l'air comprimé selon la norme ISO 8573-1

2) Avec des câbles ou des connecteurs et prises correctement connectés et en respectant le concept d'évacuation d'air dans le chapitre Raccordement pneumatique [▶ 43].

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Qualité de l'air comprimé :	
Teneur en poussière classe 7	Taille des particules max. 40 µm, densité des particules max. 10 mg/m³
Teneur en eau classe 3	Point de rosée max. -20 °C ou min. 10 °C en dessous de la température de service la plus basse
Teneur en huile classe X	max. 25 mg/m³

Raccordement

Raccord	Raccord fileté G 1/8

4.4 Données électriques

4.4.1 Données électriques, sans communication

Classe de protection	III selon DIN EN 61140 (VDE 0140-1)
Tension de service	+24 V ⎓ ±25 %, ondulation résiduelle max. 10 %
Puissance absorbée ou besoin en puissance	Max. 2 W, dissipation de puissance interne Max. 5 W, provenant du bloc d'alimentation (y compris les charges externes sur les sorties numériques)
Logiciel de communication	Bürkert Communicator

Courant absorbé

Le courant absorbé maximal se compose des flux partiels suivants pour les différents cas de charge et sera calculé comme suit :

Courant absorbé max.	Courant de base avec éclairage LED maximal (couleur blanche) + charge de courant pour une vanne pilote commutée[3)] + charge de courant pour une sortie numérique active (en général, une sortie numérique est toujours active)
Courant de base avec éclairage LED maximal	Max. 60 mA @18 V ⎓, typique 50 mA @24 V ⎓
Charge de courant pour une vanne pilote commutée[3)] après baisse de puissance	+ max. 25 mA @18 V ⎓, typique 20 mA @24 V ⎓
Charge de courant pour une sortie numérique active pour le retour de position finale	+ max. I_{Charge} de la charge externe appliquée (voir la sortie courant maximale des sorties numériques, la charge typique pour une entrée numérique d'un API est de 4...6 mA, max. 100 mA)

3) Puissance de commutation par vanne pilote max. 0,9 W pendant 200 ms après la mise en marche, puis réduction de puissance de 0,6 W à partir de 200 ms après la mise en marche.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Exemple de calcul du courant total maximal pour la conception bloc d'alimentation de Type 8682 : une vanne pilote activée, chaque sortie numérique active avec une charge externe de 10 mA (par exemple, entrée API), la tension d'alimentation sur l'appareil est d'environ 20 V en raison de la chute de tension sur le câble d'alimentation :

	60 mA	Courant de base à 18 V
	+ 25 mA	Charge de courant après réduction de puissance d'une vanne pilote à 18 V
	+ 10 mA	Charge sur une sortie numérique active
Courant total =	95 mA	

Raccord

Tension et signaux	Presse-étoupe M16 x 1,5 SW22, avec bouchon borgne (plage de serrage 5...10 mm) avec bornes vissées pour section de câble 0,14...1,5 mm^2

ou

Tension et signaux	Presse-étoupe M16 x 1,5 SW19 (plage de serrage 2...6 mm) avec câble (longueur : 10 cm ou 80 cm) et connecteur rond M12 x 1, 5 pôles
Interface de communication	Entrée maintenance USB-C

Sortie numérique

Nombre, type	2 x 24 V ⎓ par rapport à la tension de service GND, PNP (standard, variante avec NPN)
Courant de sortie	Max. 100 mA par sortie, protégée contre les courts-circuits
Tension de sortie	Signal 0 ≤ GND + 1 V et signal 1 ≥ tension de service – 1 V

Entrée numérique

Commande vanne pilote

Nombre, type	1 x 24 V ⎓ par rapport à la tension de service GND, PNP (standard, variante avec NPN)
Courant d'entrée	max. 1 mA @ 30 V ⎓
Tension d'entrée	Signal 0 = 0...5 V ⎓ Signal 1 = 15...30 V ⎓

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

4.4.2 Données électriques, interface AS

Classe de protection	III selon DIN EN 61140 (VDE 0140-1)
Puissance absorbée ou besoin en puissance y compris la charge max. sur une sortie numérique active	Max. 3 W de dissipation de puissance interne
Fonction chien de garde	intégrés
Logiciel de communication	Bürkert Communicator

Raccordement

Alimentation	Presse-étoupe M16 x 1,5 SW19 (plage de serrage 2...6 mm) avec câble (longueur dès passe-câbles : 80 cm) et connecteur rond M12x1, 4 pôles
Interface de communication	Entrée maintenance USB-C[4)]

Tension de service

Alimentation du système interface AS (broche 1+3)	Via l'interface AS Bloc d'alimentation avec 26,5...31,6 V ⎓ selon spécification Plage de tension d'entrée acceptée aux bornes de l'appareil 21....31,6 V⎓
Variante avec alimentation de l'actionneur externe (alimentation AUX) :	
Alimentation de l'actionneur (alimentation AUX) (broche 2+4)	24 V ⎓ ±25 %, ondulation résiduelle max. 10 % L'alimentation de l'actionneur est séparée galvaniquement de l'alimentation du système selon la norme CEI 60664 et pour la sécurité électrique selon SELV de la norme CEI 61010-2-201.

Courant absorbé

Le courant absorbé maximal se compose des flux partiels suivants pour les différents cas de charge et sera calculé comme suit :

Courant absorbé max.	Courant de base avec éclairage LED maximal (couleur blanche) + charge de courant pour une vanne pilote commutée[5)]
Variante sans alimentation de l'actionneur externe :	

4) Tout appareil connecté à l'entrée maintenance USB-C (par exemple, un ordinateur portable) doit disposer d'une alimentation électrique isolée galvaniquement du bloc d'alimentation Interface AS.

5) Puissance de commutation par vanne pilote max. 0,9 W pendant 200 ms après la mise en marche, puis réduction de puissance de 0,6 W à partir de 200 ms après la mise en marche.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Courant de base avec éclairage LED maximal	Max. 80 mA @21 V ⎓, typique 70 mA @26,5 V⎓
Charge de courant pour une vanne pilote commutée[5] après baisse de puissance	+ max. 25 mA @21 V ⎓, typique 20 mA @26,5 V ⎓
Variante avec alimentation de l'actionneur externe (alimentation AUX) :	
Alimentation du système (broches 1+3)	Max. 80 mA @21 V ⎓, typique 70 mA @26,5 V ⎓

Exemple de calcul du courant total maximal pour la conception bloc d'alimentation de Type 8682 : 1 vanne pilote activée, variante AS-i3 alimentée par bus (alimentation complète de l'appareil à partir de l'interface AS), la tension d'alimentation à l'appareil est d'environ 27 V en raison de la chute de tension sur le câble d'alimentation :

	70 mA	Courant de base à 26,5 V
	+ 20 mA	Charge de courant après réduction de puissance d'1 vanne pilote à 26,5 V
Courant total =	90 mA	

Alimentation de l'actionneur (broches 2+4)	Charge de courant pour 1 vanne pilote commutée[5] max. 40 mA @ 18 V ⎓

4.4.3 Caractéristiques électriques, IO-Link

Classe de protection	III selon DIN EN 61140 (VDE 0140-1)
Logiciel de communication	Bürkert Communicator
Puissance absorbée	Max. 3 W

Raccordement

Alimentation	Presse-étoupe M16 x 1,5 SW19 (plage de serrage 2...6 mm) avec câble (longueur : dès passe-câble de 80 cm) et connecteur rond
Alimentation, IO-Link	Port classe A : connecteur rond M12 x 1, 4 pôles
Alimentation, IO-Link	Port classe B : connecteur rond M12 x 1, 5 pôles
Interface de communication	Entrée maintenance USB-C

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Tension de service

	En cas de certification UL : circuit de commande selon NEC classe 2
Alimentation du système (broches 1+3)	24 V ⎓ ± 25 % (selon spécification)
Variante avec alimentation de l'actionneur externe, seulement port classe B :	
Alimentation de l'actionneur (broches 2+5)	24 V ⎓ ± 25 % (selon spécification) L'alimentation de l'actionneur est séparée galvaniquement de l'alimentation du système selon la norme CEI 60664 et pour la sécurité électrique selon SELV de la norme CEI 61010-2-201.

Courant absorbé

Le courant absorbé maximal se compose des flux partiels suivants pour les différents cas de charge et est calculé comme suit :

Courant absorbé max.	Courant de base avec éclairage LED maximal (couleur blanche) + charge de courant pour une vanne pilote commutée[6)]
Variante sans alimentation de l'actionneur externe, seulement port classe A :	
Courant de base de l'alimentation du système avec éclairage LED maximal	Max. 60 mA @18 V ⎓, typique 45 mA @24 V ⎓
Charge de courant pour 1 vanne pilote commutée[6)] après baisse de puissance	+ max. 30 mA @18 V ⎓, typique 22 mA @24 V ⎓
Variante avec alimentation de l'actionneur externe, seulement port classe B :	
Courant de base de l'alimentation du système avec éclairage LED maximal	Max. 60 mA @18 V ⎓, typique 45 mA @24 V ⎓
Courant de base de l'alimentation de l'actionneur	Max. 15 mA @18....30 V ⎓,
Charge de courant pour 1 vanne pilote commutée[6)] après baisse de puissance	+ max. 35 mA @18 V ⎓, typique 25 mA @24 V ⎓

Exemple de calcul du courant total maximal pour la conception bloc d'alimentation de Type 8682 :
1 vanne pilote activée, variante IO-Link port classe A (alimentation complète de l'appareil à partir de l'alimentation du système IO-Link), la tension d'alimentation à l'appareil est d'environ 20 V en raison de la chute de tension sur le câble d'alimentation :

6) Puissance de commutation par vanne pilote max. 0,9 W pendant 200 ms après la mise en marche, puis réduction de puissance de 0,6 W à partir de 200 ms après la mise en marche.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

	60 mA	Courant de base à 18 V
	+ 30 mA	Charge de courant après réduction de puissance d'1 vanne pilote à 18 V
Courant total =	90 mA	

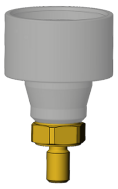
4.5 Caractéristiques mécaniques

Dimensions	Se référer à la fiche technique
Poids	env. 0,7 kg

capteur de déplacement

Plage de la course	Capteur de déplacement linéaire : 0...86 mm
Plage de rotation	Capteur de déplacement rotatif : 0...359°
Résolution	Capteur de déplacement linéaire : ≤0,03 mm
Résolution	Capteur de déplacement rotatif : ≤0,2°
Erreur totale	Capteur de déplacement linéaire : ±0,5 mm pour une course totale de 86 mm
Erreur totale	Capteur de déplacement rotatif : ±2° pour une plage de rotation de 360°
Cible	Aimant permanent

Cible noire pour capteur de déplacement linéaire



Cible grise pour capteur de déplacement rotatif

Matériaux

Boîtier	PPE-PS, PPS, PC, acier inoxydable
	intérieur : PA6, ABS
	Joint : EPDM (intérieur : NBR)
	Vis extérieure : acier inoxydable
Cible	POM, laiton et aimant permanent au néodyme NdFeB
Presse-étoupe	PA, joint : NBR
Connecteur rond	Acier inoxydable, joint : EPDM, FKM

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

4.6 Communication

4.6.1 IO-Link

Classe port	A	B
Revisión IO-Link	1.1	
Alimentation	via IO-Link (M12 x 1, 5-pôles, codage A)	
Mode SIO	Non	
Fichier IODD	Voir Internet	
VendorID	0x0078, 120	
DeviceID	Voir fichier IODD	
ProductID	Voir fichier IODD	
Vitesse de transmission	COM3 (230,4 kbit/s)	
PD Input Bits	52	
PD Output Bits	8	
Cap. de la séquence	0x0D	
Temps de cycle min.	12 ms	
Data Storage	Oui	
longueur de conduite max.	20 m	

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

5 Installation

Risque de blessures ou de dommages matériels lors de travaux sur l'appareil ou l'installation.

- Avant toute intervention sur l'appareil ou l'installation, lire et respecter le chapitre Sécurité [▶ 9].

Service après-vente et assistance

- Pour obtenir des informations complémentaires, des conseils techniques et de l'assistance, contactez le service clientèle Bürkert.

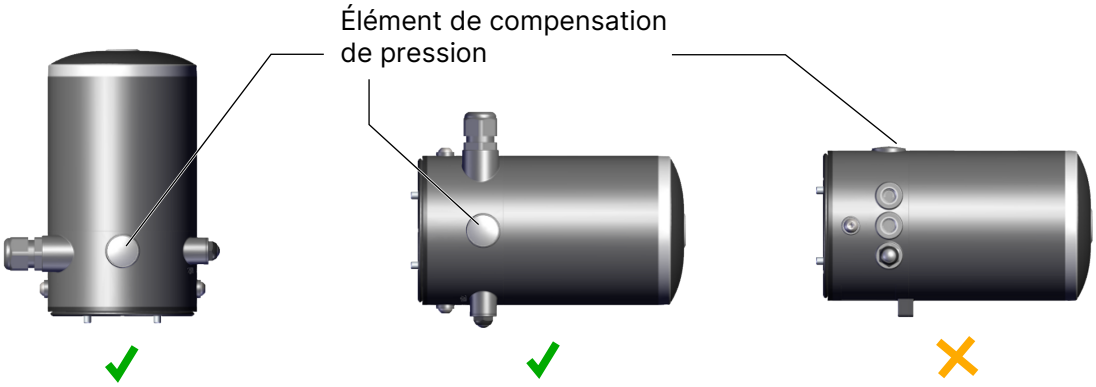
5.1 Monter l'appareil

Pièces nécessaires

- Kit d'adaptateurs approprié Type KK01, composé de :
  - Élément de guidage spécifique pour la vanne de process
  - Tige de commande spécifique
- Pièces fournies (kit d'installation) :
  - Cible pour mouvement linéaire ou mouvement rotatif (emballé à l'intérieur de l'appareil)
  - Plaque de fond
  - Rondelle plate
  - 4 vis de fixation et rondelles de blocage
  - Joints nécessaires
- Graisse silicone pour graisser les joints (recommandée : graisse silicone OKS 1110-3)

Instructions de montage

- Pour garantir l'efficacité de l'élément de compensation de pression et afin d'éviter l'accumulation d'humidité dans l'appareil, respecter la position de montage suivante :



Position de montage :

- Installer l'appareil de manière à ce qu'aucune couche de poussière de plus de 5 mm d'épaisseur ne puisse se former, ou nettoyer régulièrement l'appareil.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

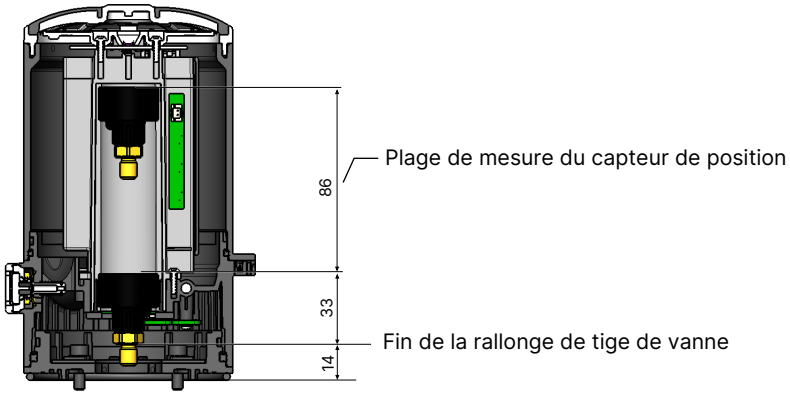


Fig. 13: Position cible linéaire, dimensions de référence

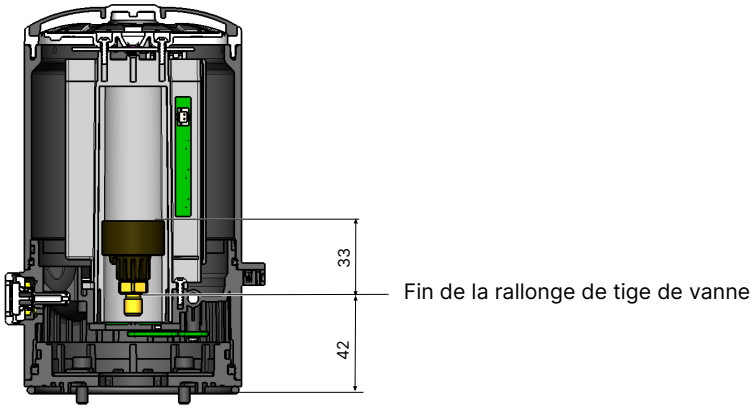
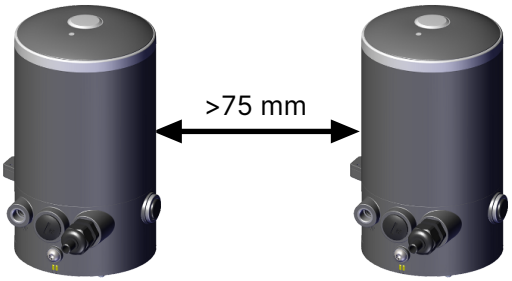


Fig. 14: Position cible rotative, dimension de référence

- Appareils avec capteur de déplacement rotatif :
  REMARQUE ! Influence magnétique via l'aimant de la cible : Dans l'installation, respecter une distance minimale de 75 mm par rapport à l'appareil suivant avec le même capteur de déplacement rotatif.



MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

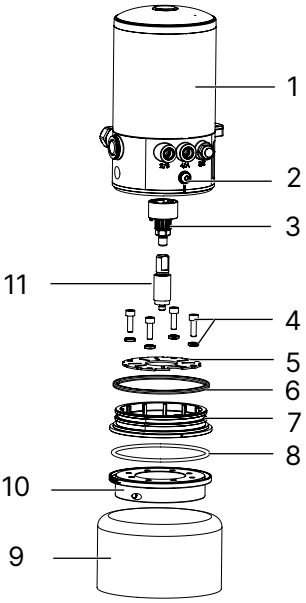


Fig. 15: Monter l'appareil

Kit d'installation : 3...8
Kit d'adaptateurs : 10 et 11

Marche à suivre :

- Monter la cible (3) sur la tige de commande (11) en respectant les cotes de référence (couple de serrage : 7 ± 0,5 Nm).
- Monter la tige de commande (11) avec la cible (3) sur la tige ou l'adaptateur de tige de la vanne de process (9) en respectant les cotes de référence et les couples de serrage du fabricant de la vanne de process.
- Fixer l'élément de guidage (10) sur la vanne de process (9). Veiller au centrage et aux conditions d'étanchéité. Voir la notice correspondante de l'élément de guidage (Type KK01).
- Vérifier la position du joint (8).
- Monter la plaque de fond (7) et la rondelle plate (5) sur l'élément de guidage (10) à l'aide de 4 vis de fixation et de rondelles de blocage (4), puis les serrer en croix (couple de serrage : max. 1,5 Nm).
- Vérifier la position du joint torique (6).
- Dévisser les vis de sécurité (2) sur l'appareil (1) (TX25).
- Placer l'appareil (1) sur la plaque de fond (7) (orientable en continu à 360°).
- Fixer l'appareil avec les 2 vis de sécurité (2), couple de serrage : 1,5 ± 0,5 Nm.
- Le cas échéant, poser un plombage pour éviter une ouverture sans outils.

5.2 Ouverture et fermeture de l'appareil

Risque de blessures ou de dommages matériels lors de travaux sur l'appareil ou l'installation.

- Avant toute intervention sur l'appareil ou l'installation, lire et respecter le chapitre Sécurité [▶ 9].

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

REMARQUE !

Altération de la protection IP en cas de manipulation non conforme

- Ne pas appliquer de force excessive pour ouvrir ou fermer (par ex. en donnant des coups).
- Ne pas salir les joints lors du stockage.

Fig. 16: Ouverture et fermeture de l'appareil

Ouvrir l'appareil

- Retirer le plombage, si le boîtier est sécurisé.
- Tourner le capot de boîtier d'environ 45° dans le sens contraire des aiguilles d'une montre vu d'en haut et le retirer vers le haut.

Fermer l'appareil

- Le cas échéant, nettoyer le contour étanche et le joint, puis les graisser légèrement avec une graisse silicone.
- Placer le capot de boîtier en plastique sur la partie inférieure de sorte que les « becs » intérieurs se trouvent au-dessus des rainures de fixation et que les becs de plombage soient presque superposés. Enfoncer le capot de boîtier entièrement par-dessus le joint de la partie inférieure.
- Tourner le capot de boîtier dans le sens des aiguilles d'une montre jusqu'à ce qu'il s'enclenche de manière audible (ou jusqu'à ce que les ergots de scellage soient superposés).
- Le cas échéant, poser un plombage pour éviter une ouverture sans outils.

5.3 Orienter l'appareil vers le haut

Repositionner l'appareil au besoin, notamment lorsque la situation d'installation ne permet pas de pose conforme des conduites d'alimentation pneumatique. Des aspects relatifs à la commande (accessibilité de la commande manuelle) et à la possibilité de raccordement électrique peuvent également rendre cette procédure nécessaire.

REMARQUE ! Les appareils à circulation d'air interne ne peuvent pas être orientés.

- Desserrer légèrement les vis de sécurité jusqu'à ce que l'appareil puisse tourner.
- Tourner l'appareil jusqu'à obtenir l'orientation souhaitée.
- Fixer l'appareil avec les 2 vis de sécurité, couple de serrage : 2,5 ± 0,5 Nm.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

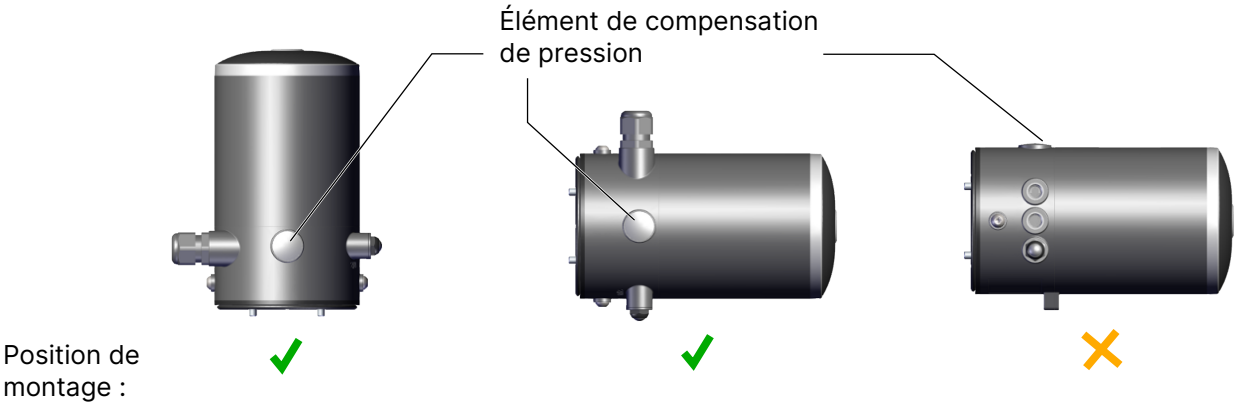
5.4 Installer l'appareil avec un circuit d'air interne

Pièces nécessaires

- Kit d'adaptateurs approprié Type KK01, composé de :
  - Bride support spécifique pour la vanne de process
  - Prolongation de tige de vanne spécifique
- Pièces jointes :
  - Cible pour mouvement linéaire ou mouvement rotatif (emballé à l'intérieur de l'appareil)
  - Plaque de fond
  - Rondelle plate
  - 4 vis de fixation et rondelles de blocage
  - Joints nécessaires
- Graisse silicone pour graisser les joints (recommandée : graisse silicone OKS 1110-3)

Instructions de montage

▸ Pour garantir l'efficacité de l'élément de compensation de pression et éviter l'accumulation d'humidité dans l'appareil, respecter la position de montage suivante :



▸ Installer l'appareil de manière à ce qu'aucune couche de poussière de plus de 5 mm d'épaisseur ne puisse se former, ou nettoyer régulièrement l'appareil.

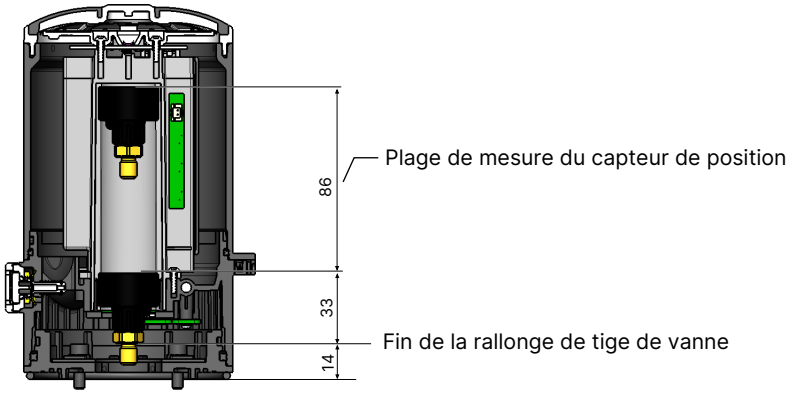


Fig. 17: Position cible linéaire, dimensions de référence

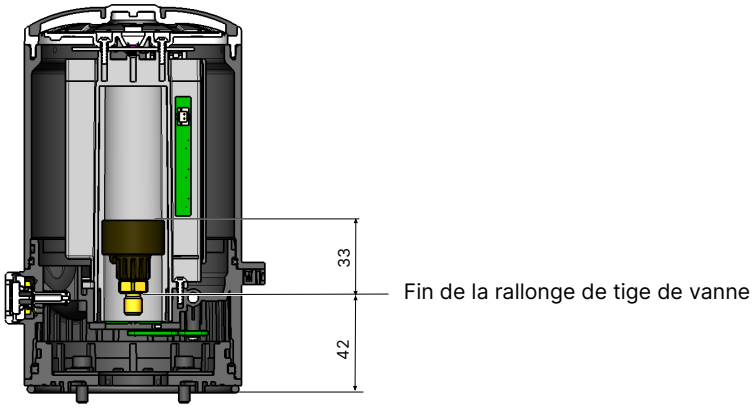


Fig. 18: Position cible rotative, dimension de référence

- Appareils avec capteur de déplacement rotatif :
  REMARQUE ! Influence magnétique via l'aimant de la cible : Dans l'installation, respecter une distance minimale de 75 mm par rapport à l'appareil suivant avec le même capteur de déplacement rotatif.

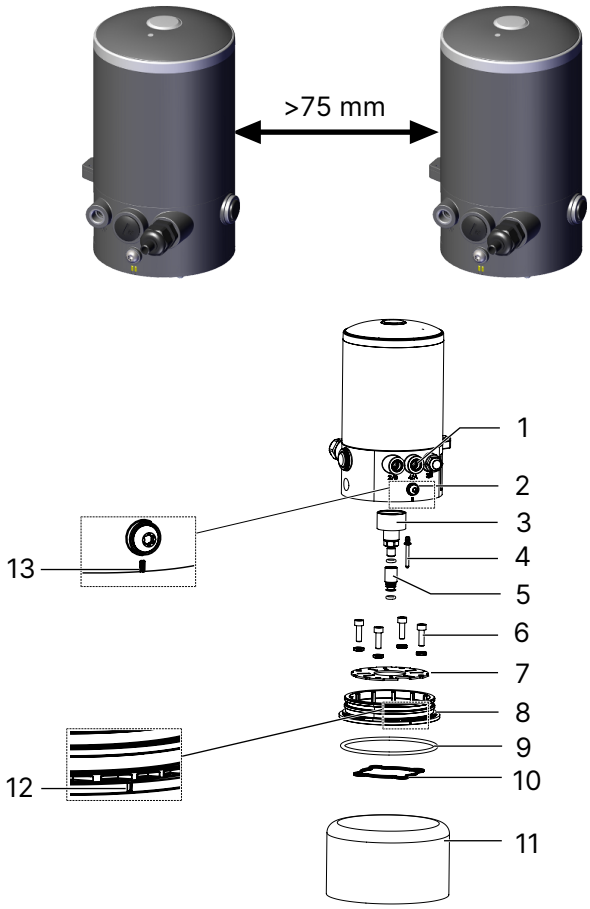


Fig. 19: Monter l'appareil

Marche à suivre :

- Monter la cible (3) sur la tige de commande (5) de la vanne de process (11) en respectant les cotes de référence (couple de serrage : 7 ± 0,5 Nm).

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

- Monter la tige de commande (5) avec la cible (3) sur la tige ou l'adaptateur de tige de la vanne de process (11) en respectant les cotes de référence du fabricant de la vanne de process.
- Vérifier le siège de vanne du joint (9) et le joint du circuit d'air interne (10).
- L'orientation de l'appareil est déterminée par la position du repère d'alignement (12) sur la plaque de fond (8) (repère d'alignement (13)) :
  Placer la plaque de fond (8) sur la vanne de process (4 rotations de 90° possibles).
- Monter la plaque de fond (8) et la rondelle plate (7) sur la vanne de process (11) à l'aide de 4 vis de fixation et de rondelles de blocage (6), puis les serrer en croix (couple de serrage : max. 1,5 Nm).
- Dévisser les vis de sécurité (2) sur l'appareil.
- Poser l'appareil sur la plaque de fond (8) :
  - Aligner les repères d'alignement (12 et 13) de l'appareil et de la plaque de fond (8) l'un par rapport à l'autre.
  - Insérer la goupille d'alignement (4) dans le trou prévu à cet effet dans la plaque de fond (8).
- Fixer l'appareil avec les 2 vis de sécurité (2), couple de serrage : 1,5 ± 0,5 Nm.
- Obturer le raccord de travail 2/A ou 4/A (1) à l'aide d'un bouchon de fermeture.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

6 Raccordement pneumatique

Risque de blessures ou de dommages matériels lors de travaux sur l'appareil ou l'installation.

- Avant toute intervention sur l'appareil ou l'installation, lire et respecter le chapitre Sécurité [▶ 9].

Service après-vente et assistance

- Pour obtenir des informations complémentaires, des conseils techniques et de l'assistance, contactez le service clientèle Bürkert.

6.1 Raccorder pneumatiquement l'appareil

Remarque pour l'installation :

- Aucune contre-pression ne doit être formée par l'installation.
- Maintenir la pression d'alimentation au moins 0,5...1 bar au-dessus de la pression nécessaire pour amener l'unité de commande dans sa position finale.
- **ATTENTION ! Pour garantir la protection IP, afin qu'aucune humidité ne puisse pénétrer dans l'appareil, respecter l'une des mesures suivantes (concept d'évacuation d'air) :**
  - Le raccord d'évacuation d'air doit être conçu de façon à empêcher l'entrée de liquide ou de saletés dans l'appareil, par ex. par un raccord orienté vers le bas
  - Monter une conduite d'évacuation d'air sur le raccord d'évacuation d'air et la diriger vers un endroit sec.

Remarques à propos des tuyaux flexibles :

AVERTISSEMENT !

Risque de blessure dû au raccordement de tuyaux flexibles inappropriés

Les tuyaux flexibles non adaptés peuvent se détacher et se balancer.

- Utiliser uniquement des tuyaux flexibles pouvant résister à la pression et à la température du fluide.
- Respecter les caractéristiques techniques du fabricant de tuyaux flexibles.

- Choisir un tuyau flexible approuvé avec une section suffisante : utiliser un diamètre extérieur de Ø 6 mm (ou 1/4") ou 8 mm (ou 5/16") (tolérance +0,05/-0,1 mm).
- Couper les conduites de tuyau uniquement avec des outils appropriés.
- Dimensionner les conduites de tuyau de façon à ce que les extrémités des tuyaux flexibles ne génèrent pas de contraintes dans les connecteurs enfichables.
- En cas d'utilisation d'une conduite d'évacuation d'air : dimensionner la longueur de manière à obtenir un débit Q_N- valeur > 620 l/min atteinte.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Appareil pour servomoteurs à simple effet : 1 vanne pilote 3/2 voies

Fig. 20: Raccorder pneumatiquement l'appareil

1	Raccord d'évacuation d'air (3/R) avec silencieux	2	Raccord de travail (2/A)
3	Raccord d'air comprimé (1/P)		

- Si nécessaire, repositionner l'appareil.
- Respecter le concept d'évacuation d'air.
- Raccorder l'alimentation en pression à 1/P.
- Connecter le raccord de travail 2/A à la vanne de process (voir le schéma des fluides).

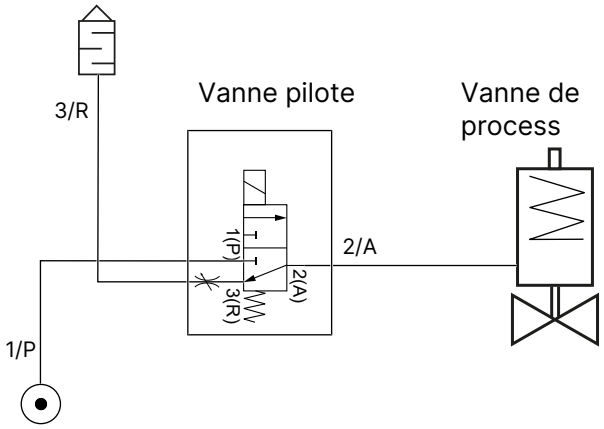


Fig. 21: Schéma des fluides

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Appareil pour servomoteurs à double effet : 1 vanne pilote 5/2 voies

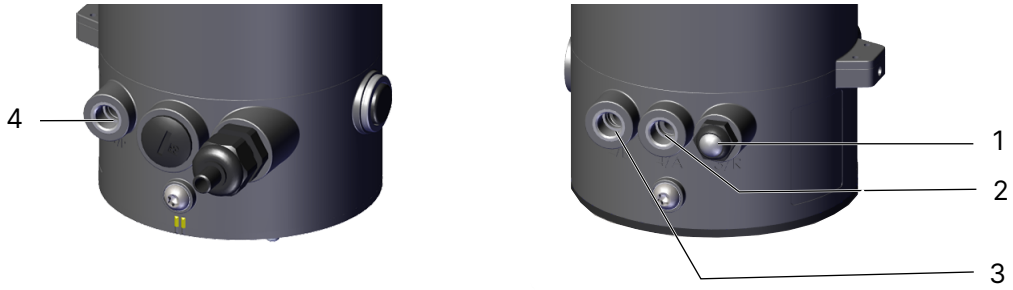


Fig. 22: Raccorder pneumatiquement l'appareil

1	Raccord d'évacuation d'air (3/R) avec silencieux	2	Raccord de travail (4/A)
3	Raccord de travail (2/B)	4	Raccord d'air comprimé (1/P)

- Si nécessaire, repositionner l'appareil.
- Respecter le concept d'évacuation d'air.
- Raccorder l'alimentation en pression à 1/P.
- Connecter les raccords de travail 4/A et 2/B à la vanne de process (voir le schéma fluidique).

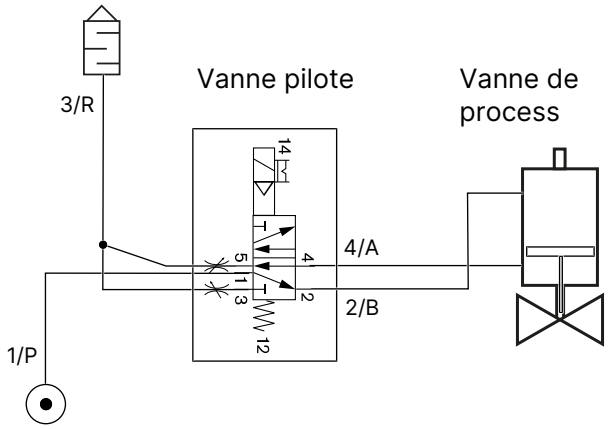


Fig. 23: Schéma des fluides

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

7 Raccordement électrique

Risque de blessures ou de dommages matériels lors de travaux sur l'appareil ou l'installation.

- Avant toute intervention sur l'appareil ou l'installation, lire et respecter le chapitre Sécurité [▶ 9].

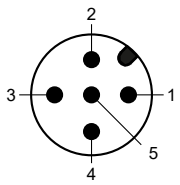
Service après-vente et assistance

- Pour obtenir des informations complémentaires, des conseils techniques et de l'assistance, contactez le service clientèle Bürkert.

7.1 Procéder au raccordement électrique, sans communication

7.1.1 Procéder au raccordement électrique : appareil avec connecteur rond

Appareils avec vanne pilote



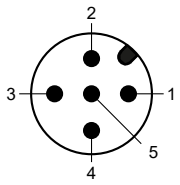
Broche	Couleur de fil [7)]	Désignation	Affectation des broches
1	brun	Tension de service +	+24 V CC
2	blanc	Sortie numérique 2, Rétroaction de la position de vanne S2 (par rapport à GND)	DO2+ (S2)
3	bleu	Tension de service GND	GND
4	noir	Sortie numérique 1, Rétroaction de la position de vanne S1 (par rapport à GND)	DO1+ (S1)
5	gris	Entrée numérique 1, Commande vanne pilote V1 (par rapport à GND)	DI1+ (Y1)

Tab. 13: Affectation des broches, connecteur rond mâle M12 x 1, 5 pôles

7) Les couleurs indiquées se réfèrent au câble 5 pôles installé en interne.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Indicateur de position

	Broche	Couleur de fil [7]	Désignation	Affectation des broches
	1	brun	Tension de service +	+24 V CC
	2	blanc	Sortie numérique 2, Rétroaction de la position de vanne S2 (par rapport à GND)	DO2+ (S2)
	3	bleu	Tension de service GND	GND
	4	noir	Sortie numérique 1, Rétroaction de la position de vanne S1 (par rapport à GND)	DO1+ (S1)
	5	gris	N.C.	Non affecté

Tab. 14: Affectation des broches, connecteur rond mâle M12 x 1, 5 pôles

7.1.2 Procéder au raccordement électrique : appareil avec presse-étoupe

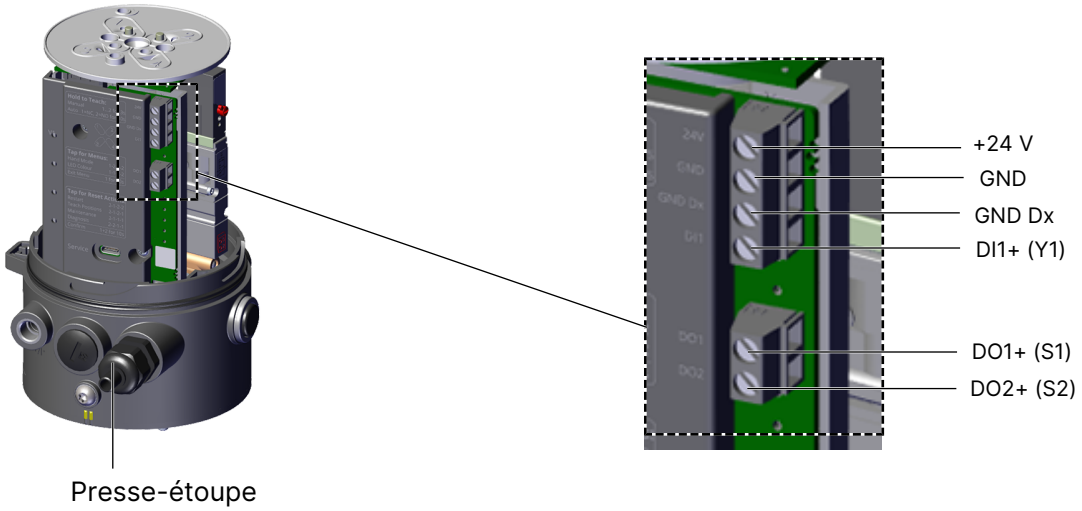


Fig. 24: Bornes de connexion

- Ouvrir l'appareil.
- Retirer la gaine de câble en conséquence (au ras de l'extrémité intérieure du presse-étoupe).
- Faire passer le câble à travers le presse-étoupe.
- Poser les fils à droite sur le circuit imprimé assemblé.
- Si des embouts sont utilisés, utiliser des embouts sans collet.
- Connecter les fils (voir tableau).
- Pour éviter tout risque de coincement au niveau du capot de boîtier, raccourcir et acheminer les fils inutilisés.
- Vérifier si le joint est encrassé et éliminer les salissures.
- Vérifier le bon positionnement du joint dans le capot de boîtier.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

REMARQUE ! Dommage ou panne suite à l'encrassement et l'humidité.

- Serrer l'écrou-raccord du presse-étoupe selon la taille de câble ou les bouchons borgnes utilisés (couple de serrage env. 1,5 Nm).
- Fermer l'appareil.

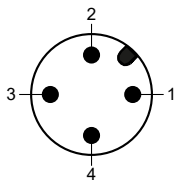
Tension de service

Pince	Désignation
+24 V	Tension de service + 24 V CC
GND	Tension de service GND
GND Dx	Si besoin : signaux GND vers l'API[8)]

Signaux vers l'API

Pince	Désignation
DI1+ (Y1)	Entrée numérique 1 Unité de commande de la vanne pilote V1 (par rapport à GND)
DO1+ (S1)	Sortie numérique 1 Rétroaction de la position de vanne S1 (par rapport à GND)
DO2+ (S2)	Sortie numérique 2 Rétroaction de la position de vanne S2 (par rapport à GND)

7.2 Procéder au raccordement électrique, interface AS



Broche	Désignation	Affectation des broches
1	ASi +	Câble bus interface AS +
2	AUX –	Alimentation de l'actionneur – (en option, à raccorder uniquement pour la variante avec alimentation de l'actionneur séparée (AUX Power))
3	ASi –	Câble bus interface AS –
4	AUX +	Alimentation de l'actionneur + (en option, à raccorder uniquement pour la variante avec alimentation de l'actionneur séparée (AUX Power))

Tab. 15: Affectation des broches, connecteur rond mâle M12 x 1, 4 pôles

8) Si la tension de service et les signaux de l'API sont alimentés par des blocs d'alimentation distincts, raccorder également ce raccord GND Dx afin d'assurer une mise à la terre correcte des signaux.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Longueur maximale du câble de bus

Le réseau complet pour interface AS ne doit pas dépasser 100 m de long (sans résistance terminale et sans répéteur). Lors de la conception, il convient de tenir compte de tous les câbles d'interface AS d'un faisceau d'interface AS et donc aussi des lignes de branchement vers les esclaves individuels ainsi que du câblage à l'intérieur de l'appareil.

Longueur de câble sur l'appareil	Longueur de câble théorique pour la conception
env. 0,1 m	0,3 m
env. 0,8 m	1,0 m

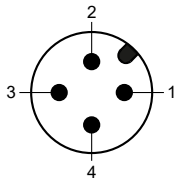
Tab. 16: Longueur de câble théorique

Exemple de longueur du câble plat de l'interface AS pour 62 appareils avec une longueur de câble de 0,1 m :

100 m – (62 × 0,3 m) = 81,4 m

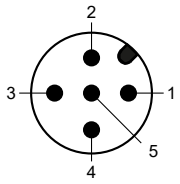
7.3 Procéder au raccordement électrique, IO-Link

IO-Link, port classe A

	Broche	Désignation	Affectation des broches	
	1	L+	24 V CC	Alimentation du système
	2	I/Q	N.C.	Non affecté
	3	L–	0 V (GND)	Alimentation du système
	4	C/Q	IO-Link	Communication

Tab. 17: Affectation des broches, connecteur rond mâle M12 x 1, 4 pôles

IO-Link, port classe B

	Broche	Désignation	Affectation des broches	
	1	L+	24 V CC	Alimentation du système
	2	P24	24 V CC	Alimentation de l'actionneur
	3	L–	0 V (GND)	Alimentation du système
	4	C/Q	IO-Link	Communication
	5	N24	0 V (GND)	Alimentation de l'actionneur

Tab. 18: Affectation des broches, connecteur rond mâle M12 x 1, 5 pôles

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

8 Mise en service

Risque de blessures ou de dommages matériels lors de travaux sur l'appareil ou l'installation.

- Avant toute intervention sur l'appareil ou l'installation, lire et respecter le chapitre Sécurité [▶ 9].

Service après-vente et assistance

- Pour obtenir des informations complémentaires, des conseils techniques et de l'assistance, contactez le service clientèle Bürkert.

8.1 Mise en service de l'appareil

La mise en service peut être effectuée sur place sur l'appareil (fonctions limitées) ou avec le Bürkert Communicator.

Pour la première mise en service, il est nécessaire d'exécuter une fonction Teach.
La fonction Teach-In-Operation est activée départ usine. Elle est exécutée après la première commutation de la vanne pilote et permet d'apprendre et d'enregistrer les positions finales.

Le Bürkert Communicator permet d'effectuer facilement la première mise en service à l'aide d'un assistant de configuration ou de fonctions individuelles.

État et affichages de l'appareil après la mise sous tension de la tension d'alimentation :
La fonction Teach-In-Operation est activée au départ usine et, jusqu'à ce que la première commutation soit effectuée correctement, l'état de l'appareil est « hors spécification » et l'indicateur de position clignote lentement en blanc (1 Hz).

Les fonctions suivantes sont disponibles pour la mise en service :

Légende :

1	Requis lors de la première mise en service
2	Réglable sur place sur l'appareil
3	Réglable avec Bürkert Communicator

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Fonction	Description	1	2	3
Blocage de commande sur site	L'appareil est verrouillé pour une utilisation locale directement sur l'appareil	Possible	Non	Oui
Nom de l'appareil et lieu	Configuration du nom et du lieu	Possible	Non	Oui
SAFEPOS Paramètres de la position de sécurité	En cas d'états de marche critiques définissables, l'actionneur se déplace dans la position finale de sécurité sélectionnable	Possible[9)]	Non	Oui
Fonctions d'apprentissage :		Obligatoire	Oui	Oui
TEACH.AUTO Fonction Teach automatique	Les positions finales qui ne disposent pas d'un signal de recopie doivent être apprises. Cela peut se faire avec TEACH.AUTO, TEACH.MANU ou TEACH.IN.OP. Avec TEACH.AUTO, l'appareil se charge lui-même de toutes les étapes nécessaires			
TEACH.MANU Fonction Teach manuelle	Les positions finales qui ne disposent pas d'un signal de recopie doivent être apprises. Cela peut se faire avec TEACH.AUTO, TEACH.MANU ou TEACH.IN.OP. Avec le TEACH.MANU, les positions finales doivent être programmées manuellement			
TEACH.IN.OP Apprentissage autom. en service	Les positions finales qui ne disposent pas d'un signal de recopie doivent être apprises. Cela peut se faire avec TEACH.AUTO, TEACH.MANU ou TEACH.IN.OP. Le TEACH.IN.OP permet de programmer les positions finales en fonctionnement normal		Non	
X.CONTROL Paramètres de positionnement	Cette fonction contient tous les paramètres réglables pour le positionnement • Signal de retour des positions finales • Plage de tolérance des positions finales • Type de détecteur de proximité (NO ou NC)	Possible[9)]	Non	Oui
FEEDBACK.LED Paramètre Feedback LED	La LED de retour permet de visualiser la position finales • Couleur et mode d'éclairage des LED Feedback • Luminosité des LED Feedback	Possible[9)]	Oui	Oui

9) Respecter les paramètres par défaut.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Activation de fonctions de diagnostic suppl		Des fonctions supplémentaires peuvent être activées dans ce menu. Les fonctions activées sont affichées sous ce menu et peuvent y être paramétrées	Peut-être	Non	Oui
	SWITCH.CHECK Surveillance de la commutation	Cette fonction de diagnostic surveille si l'actionneur se trouve dans une position finale différente dans un délai réglable après le démarrage du processus de commutation. Un mouvement sans commutation est également surveillé	Peut-être	Non	Oui
	SWITCH.TIME Surveillance du temps de commu	Cette fonction de diagnostic sert à surveiller le temps de commutation. Une opération de commutation commence par la modification de la valeur de consigne et se termine par l'entrée dans les positions finales Plage de tolérance	Peut-être	Non	Oui
	SEAL.MONITOR Surveille pos. fermeture étanche	Cette fonction de diagnostic surveille la position de fermeture étanche. Si la position de fermeture étanche est modifiée, il se peut que la vanne ne ferme plus de manière étanche	Peut-être	Non	Oui
	RAPID.MOVE Suivi des mouvements rapides	Cette fonction de diagnostic surveille les mouvements brusques, rapides et involontaires de la vanne qui peuvent entraîner un écoulement de la vanne	Peut-être	Non	Oui
Activation de fonctions de maintenance suppl		Des fonctions supplémentaires peuvent être activées dans ce menu. Les fonctions activées sont affichées sous ce menu et peuvent y être paramétrées	Peut-être	Non	Oui
	SERVICE.TIME Tot. durée de fonctionnement	Le temps de fonctionnement est un indicateur d'usure. Ce totalisateur permet de définir un intervalle d'entretien pour les pièces	Peut-être	Non	Oui
	TRAVEL.ACCU Totalisateur distance parcourue	La distance parcourue est un indicateur d'usure. Ce totalisateur permet de définir un intervalle d'entretien pour les pièces d'usure	Peut-être	Non	Oui
	CYCLE.COUNTER Totalisateur cycles de vannes	Le nombre de cycles de vanne est un indicateur d'usure. Ce totalisateur permet de définir un intervalle d'entretien pour les pièces d'usure	Peut-être	Non	Oui

8.2 Fonction Teach : déterminer et enregistrer les positions finales

Les 2 positions de la vanne de process peuvent être programmées et signalées à l'API par 2 signaux de retour discrets provenant du capteur de déplacement interne sans contact.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Les positions de vanne sont signalées dans une plage de tolérance réglable (voir X.CONTROL : régler les paramètres de positionnement [▶ 85]).

Si une fonction Teach a été lancée et est encore en cours (l'indicateur de position (LED 1...4) clignote rapidement en blanc (2 Hz)), il n'est pas possible de lancer une deuxième fonction Teach : attendre que la fonction Teach en cours soit terminée ou qu'elle soit annulée avec un message d'erreur.

Les fonctions Teach suivantes peuvent être activées ou démarrées :

Fonction Teach	Description	Démarrer/Activer	
		Sur place sur l'appareil	Bürkert Communicator
TEACH.MANU Fonction Teach manuelle	Pour les appareils sans vanne pilote ou si la position finale doit être atteinte manuellement.	Oui	Oui
TEACH.AUTO Fonction Teach automatique	Si les positions finales doivent être atteintes automatiquement par la fonction Teach automatique correspondante.	Oui	Oui
TEACH.IN.OP Apprentissage autom. en service	S'exécute automatiquement (départ usine ou si activée) lors de la première commutation pendant le fonctionnement	Non	Oui

Dans le Communicator Bürkert, les états des différentes fonctions Teach correspondants peuvent être affichés (voir le menu **Explication des états** dans les différentes fonctions Teach).

8.2.1 Démarrer la fonction Teach manuelle sur l'appareil

Avec les fonctions Teach manuelles, les positions de vanne sont atteintes manuellement par l'utilisateur et la fonction Teach manuelle correspondante est démarrée, par ex. pour les appareils sans vanne pilote (indicateur de position).

La fonction Teach manuelle peut être démarrée en état de marche AUTOMATIC ou MANUAL.

Fonction Teach manuelle	Description pour la vanne de process	Démarrer avec la touche
1	Programmation manuelle de la position finale S1 (course principale)	1
2	Programmation manuelle de la position finale S2 (course principale)	2

Tab. 19: Fonctions Teach manuelles

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Affectation recommandée pour les appareils avec vanne pilote :

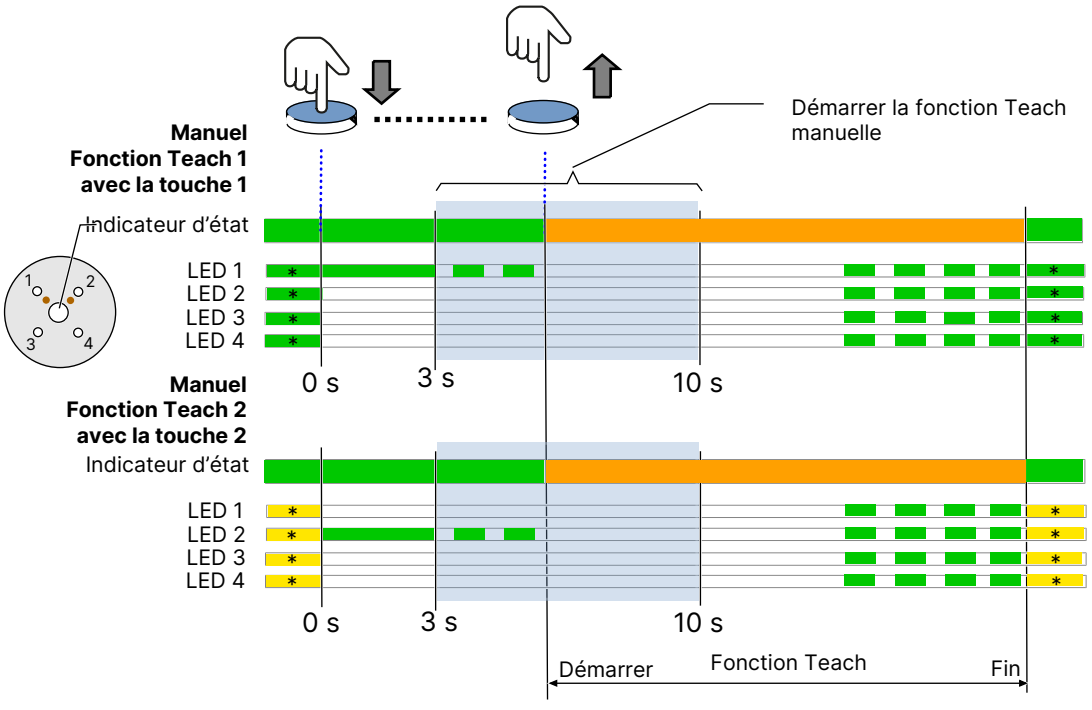
Fonction Teach manuelle	Vanne pilote V1 pour la vanne de process	Position de vanne
1	Inactif Sortie de travail purgée	Position finale S1
2	Actif Sortie de travail ventilée	Position finale S2

Tab. 20: Affectation

Conditions requises :

- L'appareil est monté sur la vanne de process.
- La tension d'alimentation est raccordée.
- L'alimentation en air comprimé est raccordée.
- Pour déterminer des conditions de référence correctes, régler la pression de pilotage en fonction des conditions d'exploitation.
- L'appareil n'est pas en état de marche MANUAL, TEACH, SAFEPOS ou PILOT.VALVE.OFF.
- S'assurer que l'utilisateur a la possibilité de commuter la vanne de process.

Démarrer la fonction Teach manuelle en état de marche AUTOMATIC



* Couleur en fonction de la position de la vanne et du réglage de la couleur

Fig. 25: Fonction Teach manuelle, AUTOMATIC

▸ Ouvrir l'appareil.

Programmer la position finale S1 :

▸ amener la vanne de process en position finale non actionnée.

▸ Appuyer sur la touche 1 pour la position finale S1 pendant > 3 s (< 10 s). Lorsque la LED 1 clignote en vert, relâcher la touche.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

✓ Les LED 1 à 4 clignotent rapidement en blanc (2 Hz) : la fonction Teach est en cours.

✓ Les LED 1...4 clignotent en vert (4x). La position de vanne S1 est programmée.

Programmer la position finale S2 :

- ▸ Amener la vanne de process en position finale actionnée.
- ▸ Appuyer sur la touche 2 pour la position finale S2 pendant > 3 s (< 10 s). Lorsque la LED 2 clignote en vert, relâcher la touche.

✓ Les LED 1 à 4 clignotent rapidement en blanc (2 Hz) : la fonction Teach est en cours.

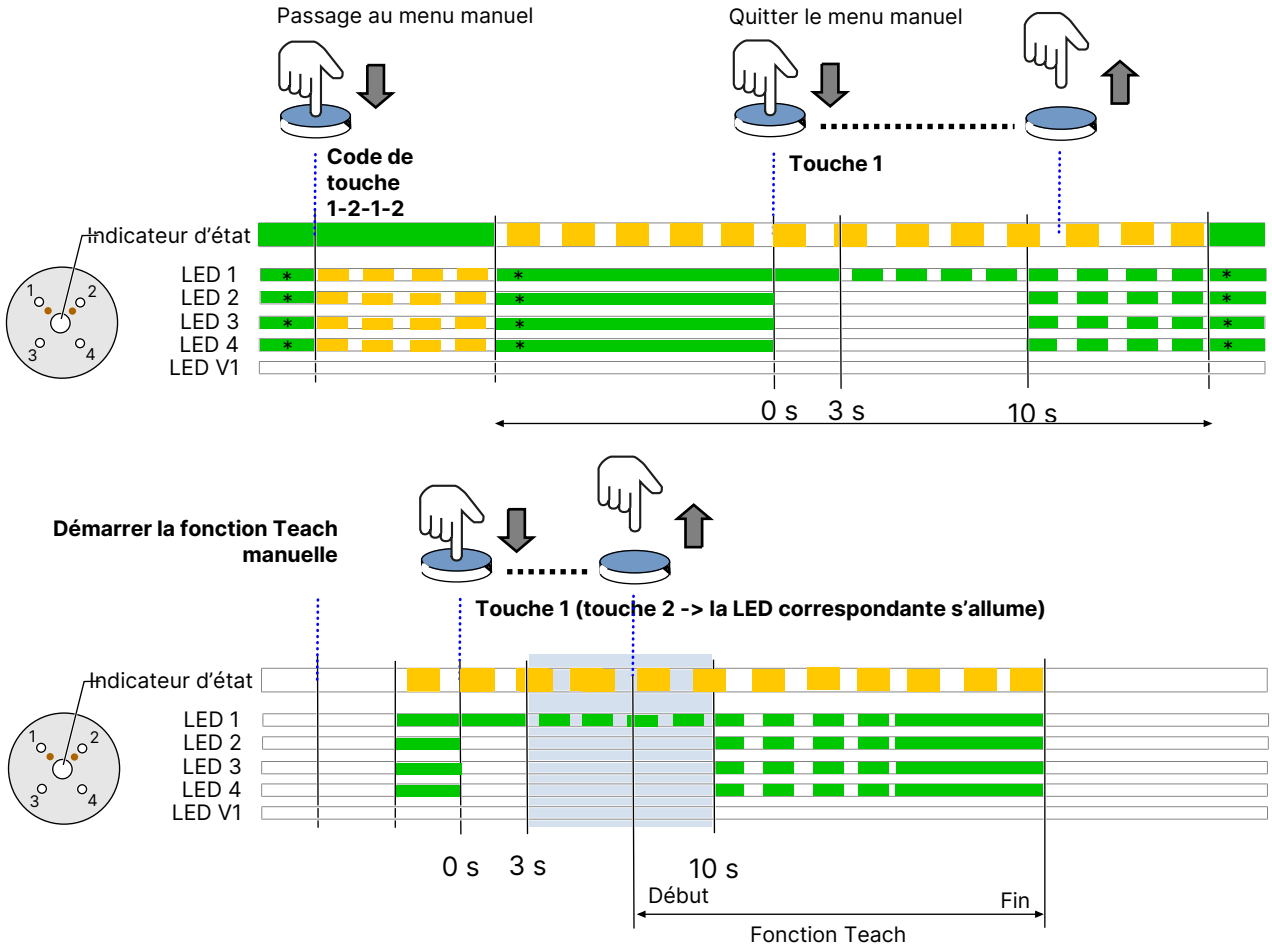
✓ Les LED 1...4 clignotent en vert (4x). La position de vanne S2 est programmée.

- ▸ Fermer l'appareil.

✓ Les positions de vanne sont programmées.

Erreur : En cas d'erreur pendant la fonction Teach, les LED 1...4 clignotent en rouge (4x). Les positions de vanne déjà nouvellement apprises sont rejetées, c.-à-d. que les positions de vanne précédemment existantes sont conservées, et le système passe à l'état de marche AUTOMATIC. L'indicateur d'état s'allume en rouge.

Démarrer la fonction Teach manuelle en état de marche MANUAL



* Couleur en fonction de la position de la vanne et du réglage de la couleur

Fig. 26: Fonction Teach manuelle, MANUAL

- ▸ Ouvrir l'appareil.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

- Passer en état de marche MANUAL.

Programmer la position finale S1 :

- amener la vanne de process en position finale non actionnée.
- Appuyer sur la touche 1 pour la position finale S1 pendant > 3 s (< 10 s). Lorsque la LED 1 clignote en vert, relâcher la touche.

  ✓ Les LED 1...4 clignotent en vert (4x). La position de vanne S1 est programmée.

Programmer la position finale S2 :

- Amener la vanne de process en position finale actionnée.
- Appuyer sur la touche 2 pour la position finale S2 pendant > 3 s (< 10 s). Lorsque la LED 2 clignote en vert, relâcher la touche.

  ✓ Les LED 1...4 clignotent en vert (4x). La position de vanne S2 est programmée.
- Passer à l'état de marche AUTOMATIC.
- Fermer l'appareil.

✓ Les positions de vanne sont programmées.

Erreur : En cas d'erreur pendant la fonction Teach, les LED 1...4 clignotent en rouge (4x). Les positions de vanne déjà nouvellement apprises sont rejetées, c.-à-d. que les positions de vanne précédemment existantes sont conservées, et le système passe à l'état de marche AUTOMATIC. L'indicateur d'état s'allume en rouge.

8.2.2 Démarrer la fonction Teach automatique sur l'appareil

Avec les fonctions Teach automatiques, les positions de vanne sont automatiquement programmées.

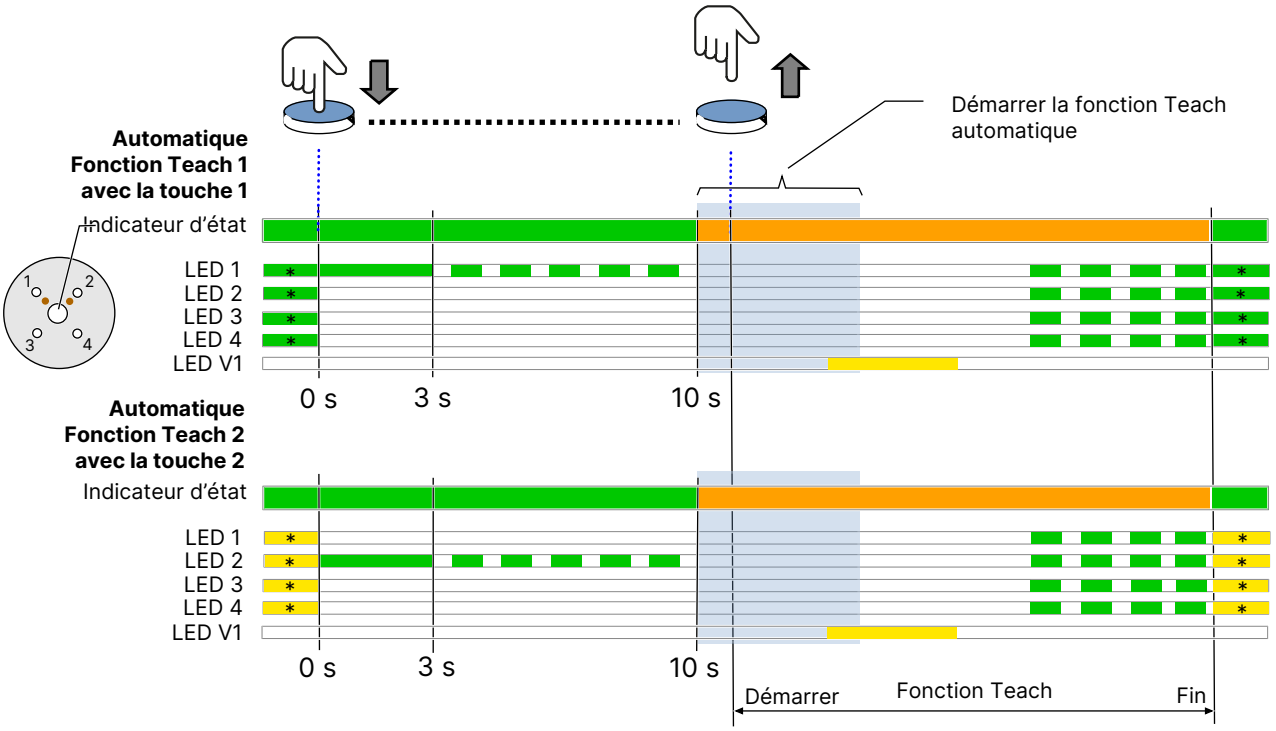
Fonction Teach automatique	Description pour la vanne de process	Démarrer avec la touche
1	Programmation automatique des positions finales S1 et S2 (course principale) Vannes à 2 positions NC (normalement fermées)	1
2	Programmation automatique des positions finales S2 et S1 (course principale inverse) Vannes à 2 positions NO (normalement ouvertes)	2

Tab. 21: Fonctions Teach automatiques

Conditions requises :

- L'appareil est monté sur la vanne de process.
- La tension d'alimentation est raccordée.
- L'alimentation en air comprimé est raccordée.
- Pour déterminer des conditions de référence correctes, régler la pression de pilotage en fonction des conditions d'exploitation.
- L'appareil n'est pas en état de marche MANUAL, TEACH, SAFEPOS ou PILOT.VALVE.OFF.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026



* Couleur en fonction de la position de la vanne et du réglage de la couleur

Fig. 27: Fonction Teach automatique

- ▸ Ouvrir l'appareil.
- ▸ Touche 1 pour la fonction Teach automatique 1 ou touche 2 pour la fonction Teach automatique 2
  Pression prolongée pendant plus de 10 s. Lorsque la LED correspondante s'éteint, relâcher la touche.
  - ✓ Les LED 1 à 4 clignotent rapidement en blanc (2 Hz) : la fonction Teach est en cours.
    La fonction Teach automatique déplace automatiquement l'unité de commande pneumatique et enregistre les positions finales correspondantes.
    Si les LED 1...4 clignotent en vert, la fonction Teach a été effectuée avec succès.
- ▸ Le cas échéant, amener la vanne de process en position finale non actionnée.
- ▸ Fermer l'appareil.

✓ Les positions de vanne sont programmées.

Erreur : En cas d'erreur pendant la fonction Teach, les LED 1...4 clignotent en rouge (4x). Les positions de vanne déjà nouvellement apprises sont rejetées, c.-à-d. que les positions de vanne précédemment existantes sont conservées, et le système passe à l'état de marche AUTOMATIC. L'indicateur d'état s'allume en rouge.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Déroulement de la fonction Teach automatique 1

Déroulement	Affichages LED	Indicateur d'état
La vanne de process est fermée (l'unité de commande est désactivée)	Les LED 1 à 4 s'allument en blanc avec un clignotement lent (1 Hz) ou dans la couleur correspondant à la position actuelle de vanne [10]	s'allume en vert ou en jaune[10]
▸ Appuyer > 10 s sur la touche 1 : Relâcher la touche 1 lorsque la LED 1 est éteinte et que l'indicateur d'état s'allume en jaune.	LED 1 : 1...3 s : allumée en vert, 4...10 s : clignote en vert, > 10 s : éteinte	
La fonction Teach 1 démarre	Les LED 1 à 4 clignotent rapidement en blanc (2 Hz)	allumée en orange
La position de vanne S1 est programmée	Les LED 1 à 4 clignotent rapidement en blanc (2 Hz)	
La vanne pilote V1 est commutée : la vanne de process s'ouvre (l'unité de commande est activée)	Les LED 1 à 4 clignotent rapidement en blanc (2 Hz)	
Temps d'attente 10 s*	La LED de la vanne pilote V1 s'allume en jaune	
La vanne de process est ouverte (l'unité de commande est activée)		
La position de vanne S2 est programmée		
La vanne pilote V1 est commutée : la vanne de process se ferme (l'unité de commande est de nouveau désactivée)*	Les LED 1 à 4 clignotent rapidement en blanc (2 Hz)	
Fonction Teach 1 réussie	Les LED 1...4 clignotent en vert (4x)	
La fonction Teach 1 est terminée	Les LED 1...4 s'allument en vert	allumée en vert
Erreur :		
* Délai d'attente après 60 s : Fonction Teach non réussie	Les LED 1...4 clignotent en rouge (4x)	allumée en orange
La fonction Teach est quittée	Les LED 1...4 s'allument en fonction de la position de vanne	allumée en rouge

[10] Selon que l'appareil est encore dans son état de départ usine ou qu'il a déjà été mis en service.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Tab. 22: Fonction Teach 1

Déroulement de la fonction Teach automatique 2

Déroulement	Affichages LED	Indicateur d'état
La vanne de process est ouverte (l'unité de commande est désactivée)	Les LED 1 à 4 s'allument en blanc avec un clignotement lent (1 Hz) ou dans la couleur correspondant à la position actuelle de vanne[10)]	s'allume en vert ou en jaune[10)]
▸ Appuyer > 10 s sur la touche 2 : Relâcher la touche 2 lorsque la LED 2 est éteinte et que l'indicateur d'état s'allume en jaune.	LED 2 : 1...3 s : allumée en vert, 4...10 s : clignote en vert, > 10 s : éteinte	
La fonction Teach 2 démarre	Les LED 1 à 4 clignotent rapidement en blanc (2 Hz)	allumée en orange
La position de vanne S1 est programmée	Les LED 1 à 4 clignotent rapidement en blanc (2 Hz)	
La vanne pilote V1 est commutée : la vanne de process se ferme (l'unité de commande est activée)	Les LED 1 à 4 clignotent rapidement en blanc (2 Hz)	
Temps d'attente 10 s*	La LED de la vanne pilote V1 s'allume en jaune	
La vanne de process est fermée (l'unité de commande est activée)		
La position de vanne S2 est programmée		
La vanne pilote V1 est commutée : la vanne de process s'ouvre (l'unité de commande est de nouveau désactivée)*	Les LED 1 à 4 clignotent rapidement en blanc (2 Hz)	
Fonction Teach 2 réussie	Les LED 1...4 clignotent en vert (4x)	
La fonction Teach 2 est terminée	Les LED 1...4 s'allument en vert	allumée en vert
Erreur :		
* Délai d'attente après 60 s : Fonction Teach non réussie	Les LED 1...4 clignotent en rouge (4x)	allumée en orange
La fonction Teach est quittée	Les LED 1...4 s'allument en fonction de la position de vanne	allumée en rouge

Tab. 23: Fonction Teach 2

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

8.2.3 Fonction Teach-In-Operation

La fonction Teach-In-Operation peut être utilisée lorsque l'appareil doit exécuter automatiquement les positions finales de la course principale de la vanne de process pendant le fonctionnement normal (une fois lors de la première commutation de l'unité de commande).

Cette fonction est activée au départ usine et, jusqu'à ce que la première commutation soit effectuée correctement, l'appareil affiche l'état de l'appareil « hors spécification » et l'indicateur de position clignote lentement en blanc (1 Hz) ; il est toutefois pleinement opérationnel et ne transmet pas encore les positions de fin de course via les sorties numériques de l'appareil.

Description du processus :

1. L'appareil attend la première commutation de la vanne pilote et affiche le message « hors spécification » ; l'indicateur de position clignote lentement en blanc (1 Hz).
2. Lorsque la première commutation de la vanne pilote V1 pour la course principale a lieu, la première position finale 2 (S2) est déterminée.
   L'indicateur de position clignote rapidement en blanc (2 Hz)
3. La vanne de process revient à la position finale 1 après l'arrêt de la vanne pilote V1 et la position 1 (S1) de la course principale est déterminée.
4. La vanne de process doit rester au moins 1 s dans les deux positions finales, puis la position finale est déterminée.
5. Les deux positions finales sont enregistrées et l'état de l'appareil « hors spécifications » est annulé.
6. L'activation de cette fonction est réinitialisée
7. L'indicateur de position affiche la couleur prédéfinie de la position finale.

Remarque :
l'activation de cette fonction est également réinitialisée si l'une des deux autres fonctions Teach (automatique ou manuelle) a été réalisée avant la première commutation.
Cette fonction n'apprend que les positions finales du mouvement principal. Si les positions finales des mouvements de siège doivent également être apprises, elles doivent être apprises séparément avec la fonction d'apprentissage manuelle.

8.3 Démarrer la mise en service avec Bürkert Communicator

La mise en service avec le Bürkert Communicator peut être effectuée à l'aide de l'assistant de configuration ou de fonctions individuelles.

- Connecter l'appareil au Bürkert Communicator, voir Connecter l'appareil au Bürkert Communicator [▶ 75] et Raccorder l'entrée maintenance USB-C [▶ 76]

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Réglage avec l'assistant de configuration :

Menu ou fonction	Valeurs ou description	
Appareil		
> Exploitation de l'appareil		
> Paramètre		
> Activités de première mise en service		Ce menu contient toutes les activités nécessaires à la première mise en service. D'autres fonctions sont contenues dans les menus des fonctions de commande, des fonctions de diagnostic et des fonctions de maintenance
> Mise en place d'un assistant	Un assistant démarre.	

Tab. 24: Structure de menu Assistant de configuration

Réglages avec des fonctions :

Menu ou fonction	Valeurs ou description	
Appareil		
> Exploitation de l'appareil		
> Paramètre		
> Activités de première mise en service		Ce menu contient toutes les activités nécessaires à la première mise en service. D'autres fonctions sont contenues dans les menus des fonctions de commande, des fonctions de diagnostic et des fonctions de maintenance
> Mise en place d'un assistant	Un assistant démarre.	
> Blocage de commande sur site		L'appareil est verrouillé pour une utilisation locale directement sur l'appareil
> Nom de l'appareil et lieu		Configuration du nom et du lieu
> SAFEPOS Paramètres de la position de sécurité		En cas d'états de marche critiques définissables, l'actionneur se déplace dans la position finale de sécurité sélectionnable

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Menu ou fonction	Valeurs ou description	
	> TEACH.AUTO Fonction Teach automatique	Les positions finales qui ne disposent pas d'un signal de recopie doivent être apprises. Cela peut se faire avec TEACH.AUTO, TEACH.MANU ou TEACH.IN.OP. Avec TEACH.AUTO, l'appareil se charge lui-même de toutes les étapes nécessaires
	> TEACH.MANU Fonction Teach manuelle	Les positions finales qui ne disposent pas d'un signal de recopie doivent être apprises. Cela peut se faire avec TEACH.AUTO, TEACH.MANU ou TEACH.IN.OP. Avec le TEACH.MANU, les positions finales doivent être programmées manuellement
	> TEACH.IN.OP Apprentissage autom. en service	Les positions finales qui ne disposent pas d'un signal de recopie doivent être apprises. Cela peut se faire avec TEACH.AUTO, TEACH.MANU ou TEACH.IN.OP. Le TEACH.IN.OP permet de programmer les positions finales en fonctionnement normal
	> X.CONTROL Paramètres de positionnement	Cette fonction contient tous les paramètres réglables pour le positionnement
	> FEEDBACK.LED Paramètre Feedback LED	La LED de retour permet de visualiser la position finales
	> Activation de fonctions de diagnostic suppl	Des fonctions supplémentaires peuvent être activées dans ce menu. Les fonctions activées sont affichées sous ce menu et peuvent y être paramétrées

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Menu ou fonction	Valeurs ou description	
> Activation de fonctions de maintenance suppl		Des fonctions supplémentaires peuvent être activées dans ce menu. Les fonctions activées sont affichées sous ce menu et peuvent y être paramétrées

Tab. 25: Structure de menu Fonctions pour la mise en service

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

9 Réglage et commande sur l'appareil

Risque de blessures ou de dommages matériels lors de travaux sur l'appareil ou l'installation.

- Avant toute intervention sur l'appareil ou l'installation, lire et respecter le chapitre Sécurité [▶ 9].

9.1 Fonctions de commande

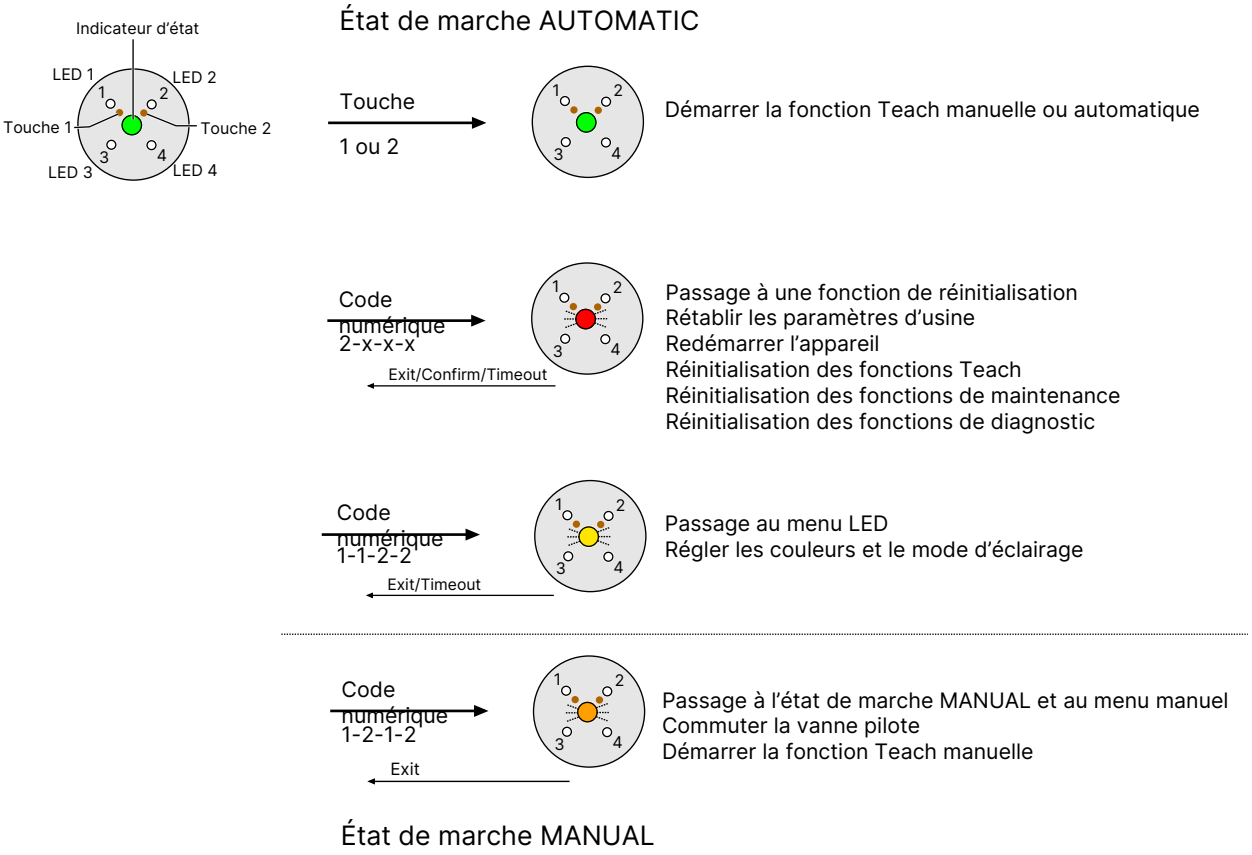


Fig. 28: Aperçu des commandes

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

9.2 Régler les couleurs et le mode d'éclairage de l'indicateur de position

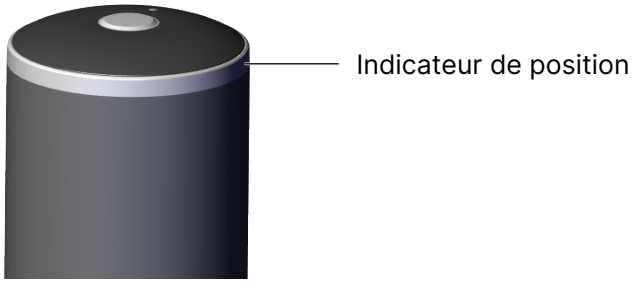


Fig. 29: Indicateur de position

Les couleurs de l'indicateur de position peuvent être réglées :

- Avec les touches de l'appareil
- Avec le Bürkert Communicator voir Régler les couleurs et le mode d'éclairage de l'indicateur de position (connexion via l'entrée maintenance USB-C)

Réglage d'usine :

Position de vanne	Couleur	Mode d'éclairage
S1	Vert	Allumé en continu
S2	Jaune	Allumé en continu

Tab. 26: Réglage d'usine de l'indicateur de position

Régler les couleurs avec les touches de l'appareil

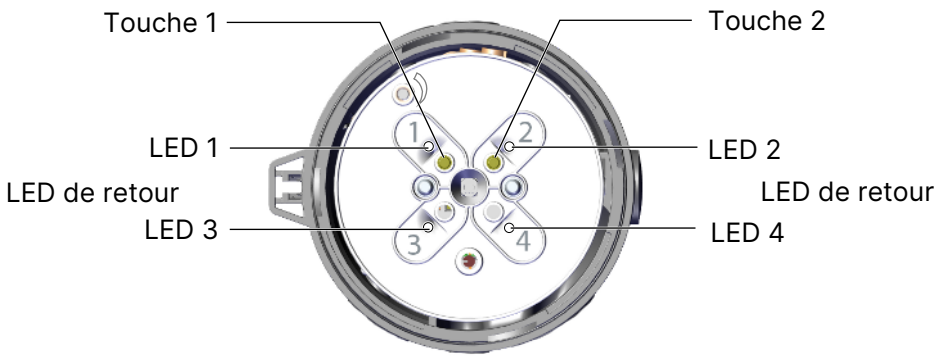


Fig. 30: Touches

✓ La tension d'alimentation est raccordée.

▸ Ouvrir l'appareil.

▸ Saisir le code numérique pour le réglage des couleurs : 1-1-2-2

✓ Passage au menu LED : les LED 1...4 clignotent en jaune (4x), l'indicateur d'état clignote en jaune. En cas de code numérique incorrect, les LED 1...4 clignotent en rouge (4x).

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

- Appui bref sur la touche 1 : la couleur de la position finale S1 est sélectionnée (vert > bleu > jaune > orange > rouge > rose > turquoise > blanc > ignorer).
  Appuyer > 3 s sur la touche 1 : le mode d'éclairage pour la position finale S1 est réglé (clignotement lent > clignotement rapide > éclairage continu)
- Appui bref sur la touche 2 : la couleur de la position finale S2 est sélectionnée (vert > bleu > jaune > orange > rouge > rose > turquoise > blanc > ignorer).
  Appuyer > 3 s sur la touche 2 : le mode d'éclairage pour la position finale S2 est réglé (clignotement lent > clignotement rapide > éclairage continu).
- Quitter le menu LED :
  Appuyer > 10 s sur la touche 1 ou
  le menu est quitté après 60 s, sans appuyer sur aucune touche.
- Fermer l'appareil.

✓ Les couleurs et le mode d'éclairage réglés seront affichés.

9.3 Commuter manuellement la vanne pilote

La vanne pilote peut être commutée manuellement comme suit :

- Via la commande manuelle mécanique
- Dans le menu manuel via la commande manuelle électrique (touche 1)
- Avec le Bürkert Communicator (connexion via l'entrée maintenance USB-C)

La liste des priorités pour la commande manuelle : commande manuelle mécanique > commande manuelle électrique > état de marche manuel dans le Bürkert Communicator

Commuter la vanne pilote via la commande manuelle mécanique :

pour la mise en service, les travaux de maintenance ou en cas de défaillance de l'alimentation électrique

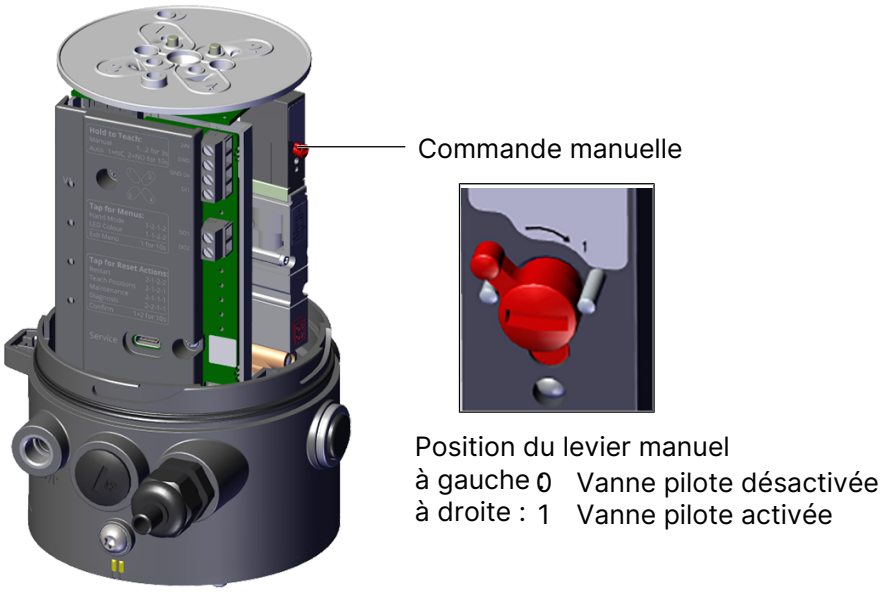


Fig. 31: Commande manuelle mécanique

AVERTISSEMENT ! Danger lié au procédé de l'actionneur pneumatique et à l'ouverture ou à la fermeture de la vanne de process.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

- Ouvrir l'appareil.

Position du levier manuel à gauche : 0, vanne pilote désactivée

Position du levier manuel à droite : 1, vanne pilote activée

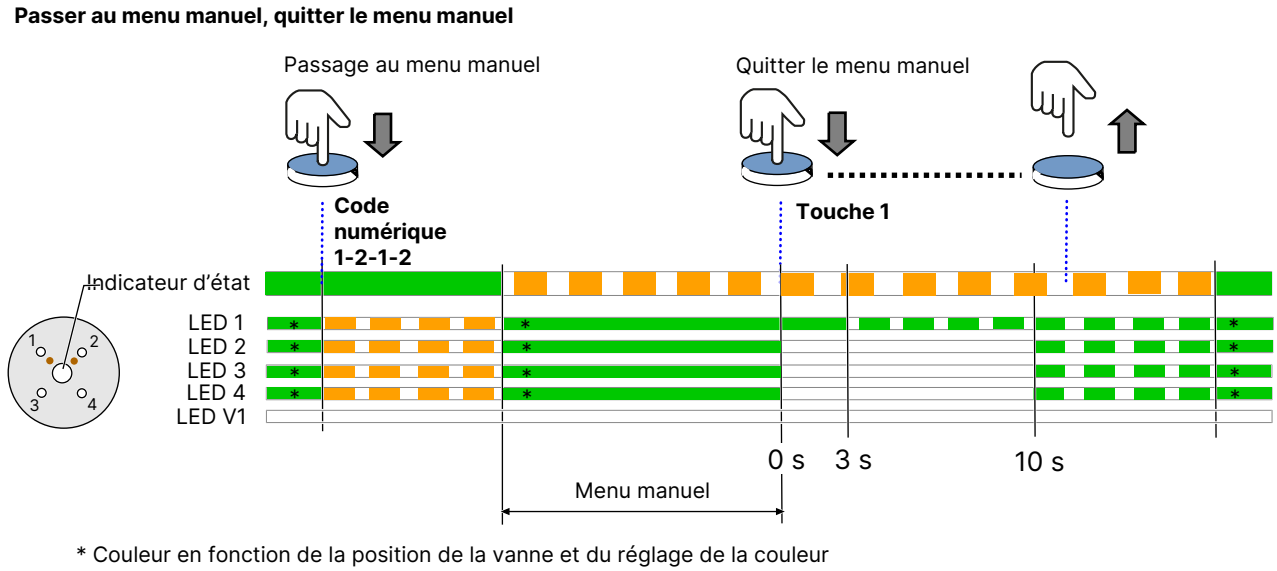
- **REMARQUE ! Pour un fonctionnement correct du mode de commande en boucle ouverte :** Tourner le levier manuel vers la gauche : 0, vanne pilote désactivée
- Fermer l'appareil.

Commuter la vanne pilote via la commande manuelle électrique (touche 1) dans le menu manuel :

AVERTISSEMENT ! Danger lié au procédé de l'actionneur pneumatique et à l'ouverture ou à la fermeture de la vanne de process.

- Ouvrir l'appareil.
- Saisir le code numérique pour le menu manuel : 1-2-1-2

  ✓ Passage au menu manuel : les LED 1...4 clignotent en orange (4x), l'indicateur d'état clignote en orange.
  En cas de code numérique incorrect, les LED 1...4 clignotent en rouge (4x).
- Appuyer brièvement sur la touche 1 : la vanne pilote commute (Marche), la LED V1 s'allume.
- Appuyer brièvement sur la touche 1 : la vanne pilote commute (Arrêt), la LED V1 ne s'allume pas.
- Quitter le menu manuel : appuyer >10 s sur la touche 1, jusqu'à ce que les LED 1...4 clignotent en vert.
- Fermer l'appareil.

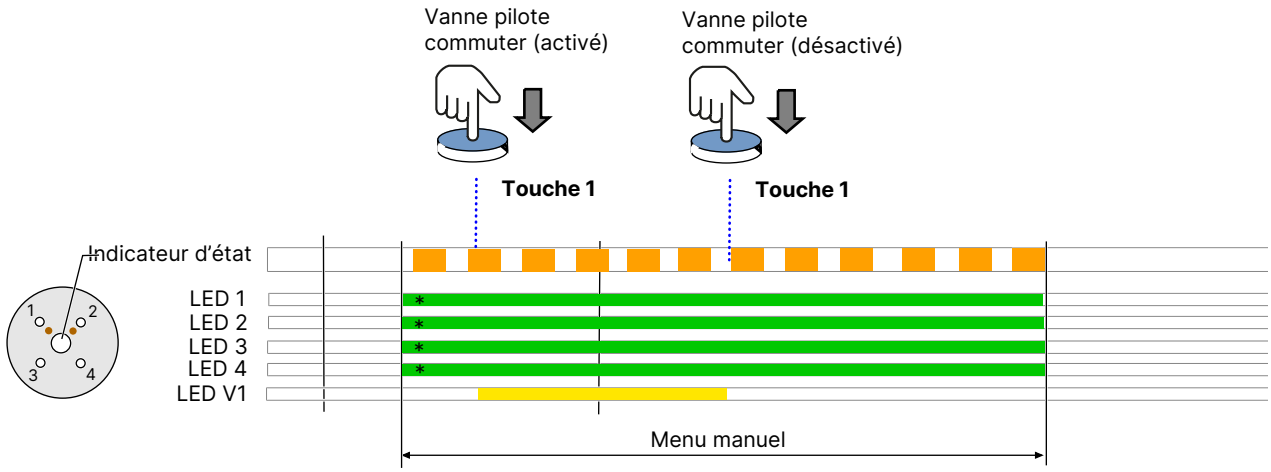


* Couleur en fonction de la position de la vanne et du réglage de la couleur

Fig. 32: Menu manuel, alternance

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Commuter la fonction de la vanne pilote



* Couleur en fonction de la position de la vanne et du réglage de la couleur

Fig. 33: Menu manuel, commutation de la vanne pilote, exemple : vanne pilote V1

9.4 Démarrer les fonctions de réinitialisation

Démarrer les fonctions de réinitialisation :

Fonction de réinitialisation	Description	Démarrer avec un code numérique
Redémarrage	L'appareil va redémarrer.	2-1-2-2
Réglage d'usine	L'appareil est réinitialisé aux réglages d'usine.	2-1-1-2
Réinitialisation d'apprentissage	Les positions finales programmées sont réinitialisées à l'état d'usine.	2-1-2-1
Réinitialisation de maintenance	Les valeurs d'affichage de toutes les fonctions de maintenance sont réinitialisées (par ex. valeurs des totalisateurs, aucun paramètre).	2-1-1-1
Réinitialisation du diagnostic	Les valeurs d'affichage de toutes les fonctions de diagnostic sont réinitialisées (par ex. valeurs mesurées ou nombre d'événements, aucun paramètre).	2-2-1-1

Tab. 27: Fonctions de réinitialisation

- ▸ Ouvrir l'appareil.
- ▸ Saisir le code numérique pour la fonction de réinitialisation souhaitée (voir tableau ci-dessus).
  - ✓ Passage à la fonction de réinitialisation : les LED 1...4 et l'indicateur d'état clignotent en rouge (pendant que la fonction de réinitialisation est en cours).
- ▸ Confirmer la fonction de réinitialisation : appuyer simultanément sur les touches 1 et 2 (> 10 s), jusqu'à ce que les LED 1...4 clignotent en vert (4x).
  - ✓ La fonction de réinitialisation est terminée et l'appareil est de nouveau en état de marche AUTOMATIC.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

▸ Fermer l'appareil.

En cas de code numérique incorrect pour la fonction de réinitialisation, les LED 1...4 clignotent en rouge (4x), l'appareil reste en état de marche AUTOMATIC.

Après un délai d'attente d'environ 60 s, les LED 1...4 clignotent en jaune (4x), la fonction de réinitialisation est quittée sans modification.

Pour quitter la fonction de réinitialisation sans modification, appuyer >10 s sur la touche 1, jusqu'à ce que les LED 1...4 clignotent en jaune (4x).

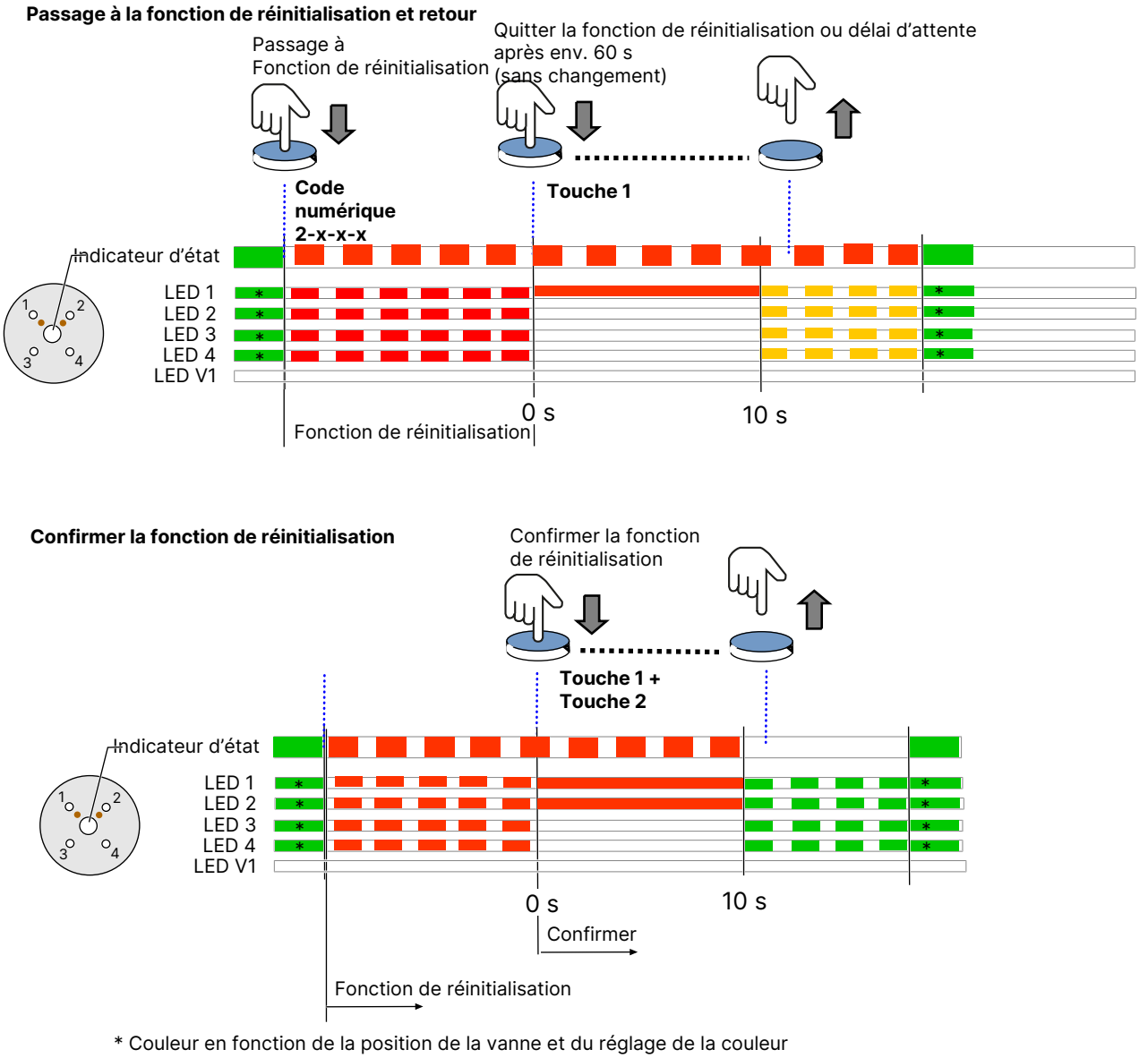


Fig. 34: Passage à la fonction de réinitialisation et retour, confirmer la fonction de réinitialisation

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

9.4.1 Redémarrer l'appareil

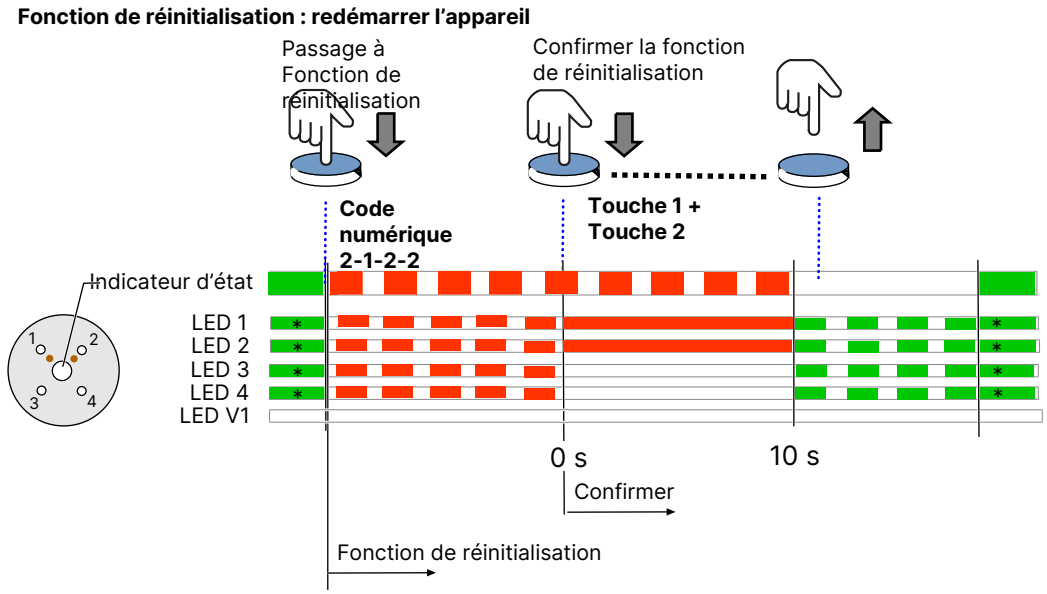


Fig. 35: Redémarrer l'appareil

- ▸ Ouvrir l'appareil.
- ▸ Saisir le code numérique pour la fonction de réinitialisation : 2-1-2-2

  ✓ Passage à la fonction de réinitialisation : les LED 1...4 et l'indicateur d'état clignotent en rouge (pendant que la fonction de réinitialisation est en cours).
- ▸ Confirmer la fonction de réinitialisation : appuyer simultanément sur les touches 1 et 2 (> 10 s), jusqu'à ce que les LED 1...4 clignotent en vert (4x).

  ✓ L'appareil a redémarré et est de nouveau en état de marche AUTOMATIC.
- ▸ Fermer l'appareil.

En cas de code numérique incorrect pour la fonction de réinitialisation, les LED 1...4 clignotent en rouge (4x), l'appareil reste en état de marche AUTOMATIC.

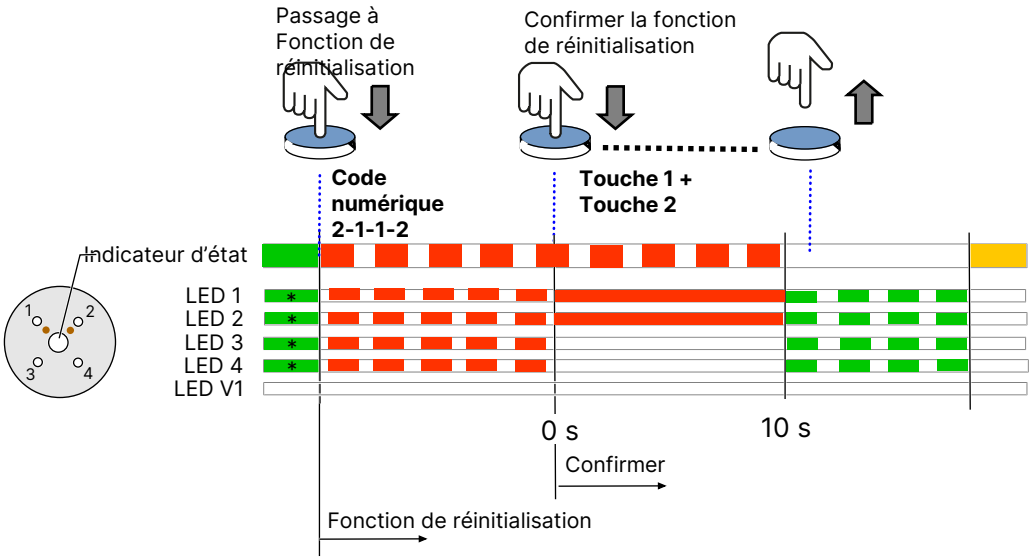
Après un délai d'attente d'environ 60 s, les LED 1...4 clignotent en jaune (4x), la fonction de réinitialisation est quittée sans modification.

Pour quitter la fonction de réinitialisation sans modification, appuyer >10 s sur la touche 1, jusqu'à ce que les LED 1...4 clignotent en jaune (4x).

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

9.4.2 Rétablir l'appareil sur paramètre d'usine

Fonction de réinitialisation : rétablir l'appareil sur paramètre d'usine



* Couleur en fonction de la position de la vanne et du réglage de la couleur

Fig. 36: Rétablir les paramètres d'usine de l'appareil

- Ouvrir l'appareil.
- Saisir le code numérique pour la fonction de réinitialisation : 2-1-1-2

  ✓ Passage à la fonction de réinitialisation : les LED 1...4 et l'indicateur d'état clignotent en rouge (pendant que la fonction de réinitialisation est en cours).
- Confirmer la fonction de réinitialisation : appuyer simultanément sur les touches 1 et 2 (> 10 s), jusqu'à ce que les LED 1...4 clignotent en vert (4x).

  ✓ L'appareil a redémarré et est de nouveau en état de marche AUTOMATIC.
- Fermer l'appareil.

En cas de code numérique incorrect pour la fonction de réinitialisation, les LED 1...4 clignotent en rouge (4x), l'appareil reste en état de marche AUTOMATIC.

Après un délai d'attente d'environ 60 s, les LED 1...4 clignotent en jaune (4x), la fonction de réinitialisation est quittée sans modification.

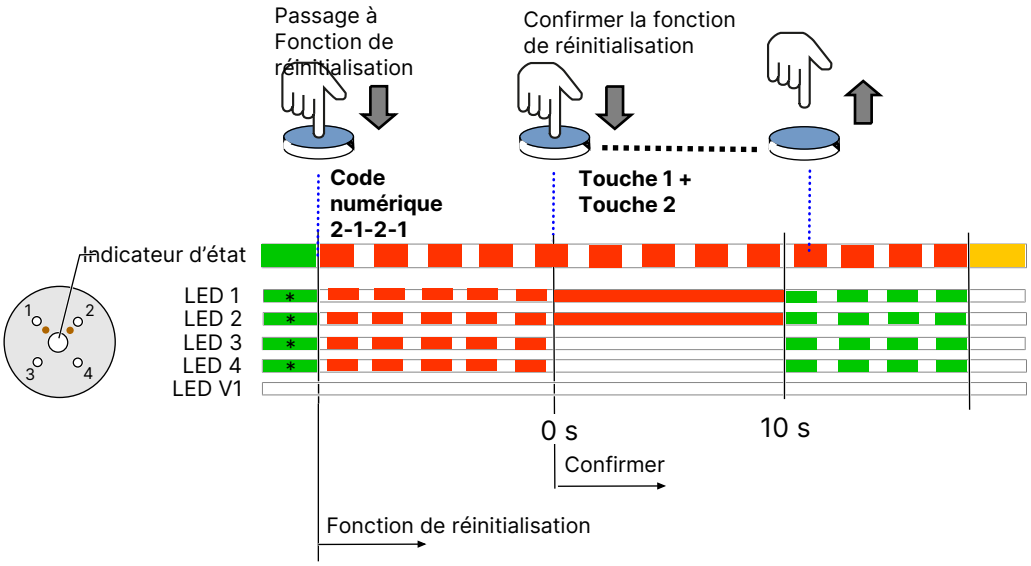
Pour quitter la fonction de réinitialisation sans modification, appuyer >10 s sur la touche 1, jusqu'à ce que les LED 1...4 clignotent en jaune (4x).

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

9.4.3 Réinitialiser la fonction Teach

Les positions finales programmées sont réinitialisées à l'état d'usine.

Fonction de réinitialisation : réinitialiser la fonction Teach



* Couleur en fonction de la position de la vanne et du réglage de la couleur

Fig. 37: Réinitialiser la fonction Teach

- Ouvrir l'appareil.
- Saisir le code numérique pour la fonction de réinitialisation : 2-1-2-1

  ✓ Passage à la fonction de réinitialisation : les LED 1...4 et l'indicateur d'état clignotent en rouge (pendant que la fonction de réinitialisation est en cours).
- Confirmer la fonction de réinitialisation : appuyer simultanément sur les touches 1 et 2 (> 10 s), jusqu'à ce que les LED 1...4 clignotent en vert (4x).

  ✓ L'appareil a redémarré et est de nouveau en état de marche AUTOMATIC.
- Fermer l'appareil.

En cas de code numérique incorrect pour la fonction de réinitialisation, les LED 1...4 clignotent en rouge (4x), l'appareil reste en état de marche AUTOMATIC.

Après un délai d'attente d'environ 60 s, les LED 1...4 clignotent en jaune (4x), la fonction de réinitialisation est quittée sans modification.

Pour quitter la fonction de réinitialisation sans modification, appuyer >10 s sur la touche 1, jusqu'à ce que les LED 1...4 clignotent en jaune (4x).

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

9.4.4 Réinitialiser les fonctions de maintenance

Les valeurs d'affichage de toutes les fonctions de maintenance sont réinitialisées (par ex. valeurs des totalisateurs, aucun paramètre).

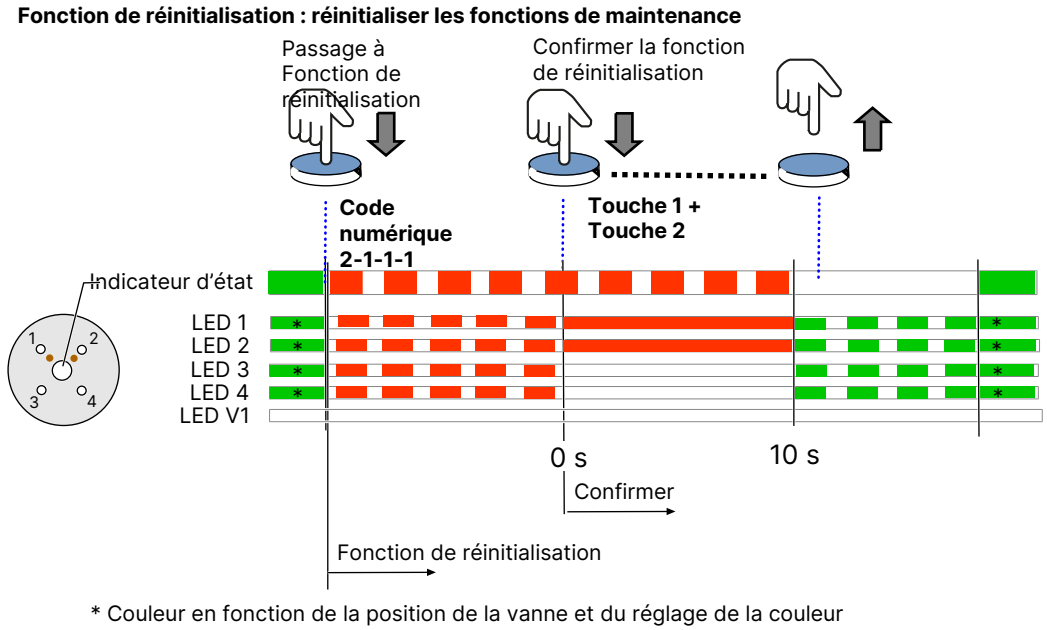


Fig. 38: Réinitialiser les fonctions de maintenance

- Ouvrir l'appareil.
- Saisir le code numérique pour la fonction de réinitialisation : 2-1-1-1

  ✓ Passage à la fonction de réinitialisation : les LED 1...4 et l'indicateur d'état clignotent en rouge (pendant que la fonction de réinitialisation est en cours).
- Confirmer la fonction de réinitialisation : appuyer simultanément sur les touches 1 et 2 (> 10 s), jusqu'à ce que les LED 1...4 clignotent en vert (4x).

  ✓ L'appareil a redémarré et est de nouveau en état de marche AUTOMATIC.
- Fermer l'appareil.

En cas de code numérique incorrect pour la fonction de réinitialisation, les LED 1...4 clignotent en rouge (4x), l'appareil reste en état de marche AUTOMATIC.

Après un délai d'attente d'environ 60 s, les LED 1...4 clignotent en jaune (4x), la fonction de réinitialisation est quittée sans modification.

Pour quitter la fonction de réinitialisation sans modification, appuyer >10 s sur la touche 1, jusqu'à ce que les LED 1...4 clignotent en jaune (4x).

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

9.4.5 Réinitialiser les fonctions de diagnostic

Les valeurs d'affichage de toutes les fonctions de diagnostic sont réinitialisées (par ex. valeurs mesurées ou nombre d'événements, aucun paramètre).

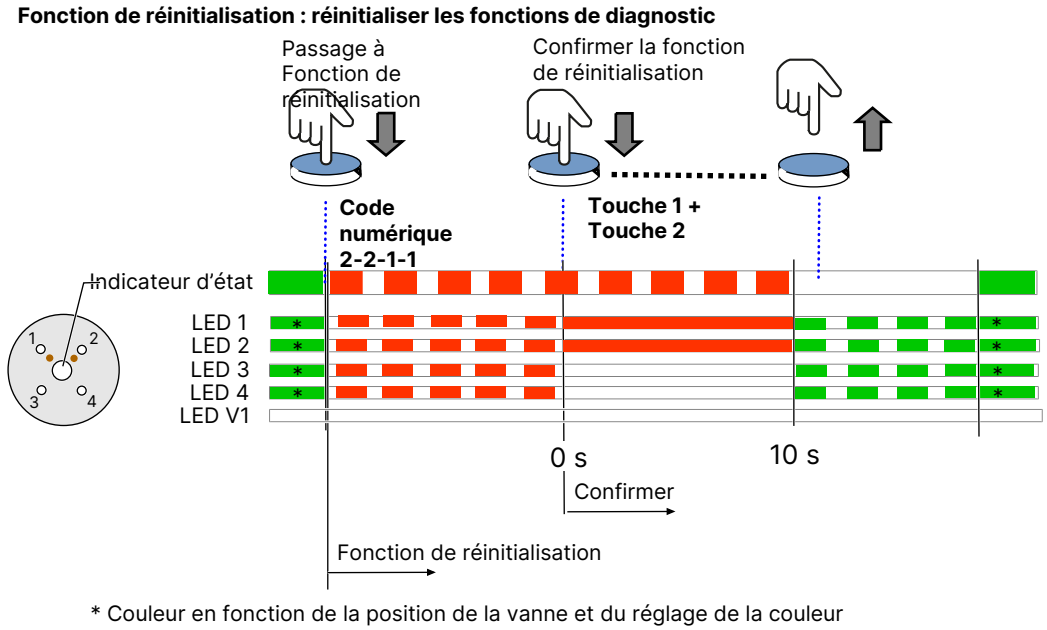


Fig. 39: Réinitialiser les fonctions de diagnostic

- Ouvrir l'appareil.
- Saisir le code numérique pour la fonction de réinitialisation : 2-2-1-1

  ✓ Passage à la fonction de réinitialisation : les LED 1...4 et l'indicateur d'état clignotent en rouge (pendant que la fonction de réinitialisation est en cours).
- Confirmer la fonction de réinitialisation : appuyer simultanément sur les touches 1 et 2 (> 10 s), jusqu'à ce que les LED 1...4 clignotent en vert (4x).

  ✓ L'appareil a redémarré et est de nouveau en état de marche AUTOMATIC.
- Fermer l'appareil.

En cas de code numérique incorrect pour la fonction de réinitialisation, les LED 1...4 clignotent en rouge (4x), l'appareil reste en état de marche AUTOMATIC.

Après un délai d'attente d'environ 60 s, les LED 1...4 clignotent en jaune (4x), la fonction de réinitialisation est quittée sans modification.

Pour quitter la fonction de réinitialisation sans modification, appuyer >10 s sur la touche 1, jusqu'à ce que les LED 1...4 clignotent en jaune (4x).

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

10 Configuration avec Bürkert Communicator

Service après-vente et assistance

- Pour obtenir des informations complémentaires, des conseils techniques et de l'assistance, contactez le service clientèle Bürkert.

10.1 Généralités

Le logiciel Bürkert Communicator destiné à la communication avec des appareils Bürkert permet un paramétrage et une surveillance aisés des paramètres spécifiques à l'utilisateur.

Le logiciel Bürkert Communicator peut être téléchargé gratuitement sous country.burkert.com.

Ce chapitre décrit la commande de base du Communicator.

Des informations détaillées sur commande du Bürkert Communicator sont disponibles dans le manuel du logiciel à l'adresse country.burkert.com.

10.2 Connecter l'appareil au Bürkert Communicator

Options pour connecter l'appareil au Communicator Bürkert :

- Avec la clé büS

Connexion avec la clé büS :

Composants nécessaires (voir accessoires) :

- Logiciel de communication : Bürkert Communicator pour PC
- Câble USB-C vers USB-A ou USB-C

Connecter l'appareil au Bürkert Communicator :

- Installer le Bürkert Communicator sur un PC.
  Remarque : ne pas connecter l'appareil à l'ordinateur pendant l'installation.
- **REMARQUE ! Le raccord USB-C de l'ordinateur doit être isolé galvaniquement du bloc d'alimentation de l'appareil (utiliser l'alimentation par batterie de l'ordinateur ou un module de séparation USB).**
  Établir la connexion entre l'appareil et le PC à l'aide du câble USB. Entrée maintenance USB-C sur l'appareil voir le chapitre suivant.
- Démarrer Bürkert Communicator.

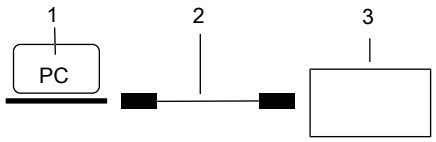


Fig. 40: Connexion

1	PC	2	Câble USB-A vers USB-C ou USB-C vers USB-C
3	Appareil		

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Ajouter une interface :

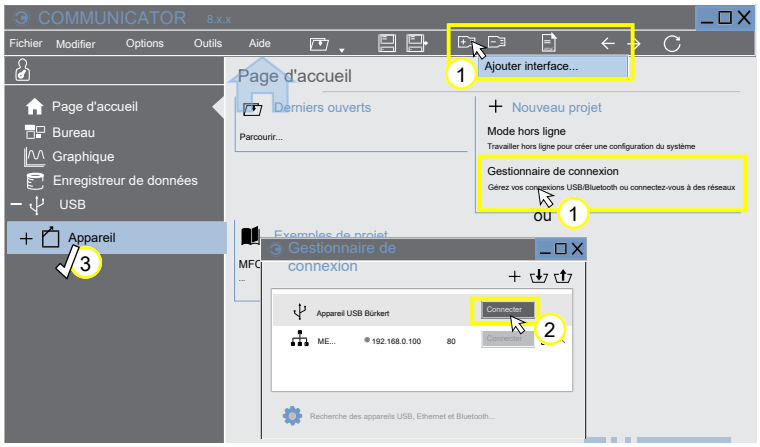


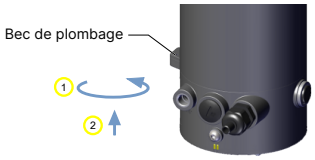
Fig. 41: Ajouter une interface

- 1. Ajouter interface... ou Gestionnaire de connexion
- 2. Connecter

✓ 3. L'appareil est connecté au Bürkert Communicator et apparaît dans la zone de navigation.

10.2.1 Raccorder l'entrée maintenance USB-C

Ouvrir l'appareil :



- Retirer le plombage, si le boîtier est sécurisé.

AVERTISSEMENT ! Altération de la protection IP en cas de manipulation non conforme

- Ne pas appliquer de force excessive pour ouvrir ou fermer (par ex. en donnant des coups).
- Tourner le capot de boîtier en plastique d'environ 1,5 cm dans le sens contraire des aiguilles d'une montre vu d'en haut et le retirer vers le haut.
- Ne pas salir les joints lors du stockage.

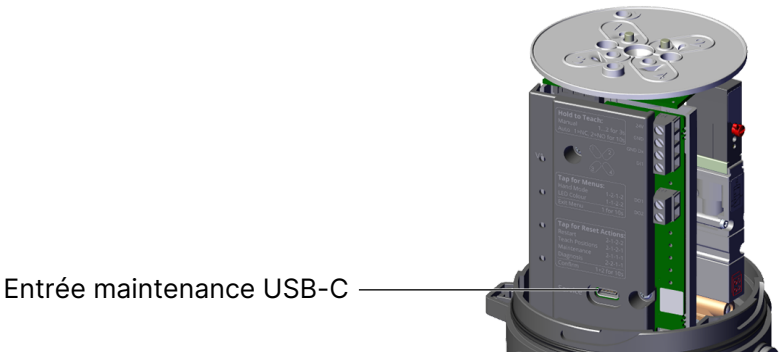


Fig. 42: Entrée maintenance USB-C

- Insérer le connecteur USB-C dans l'entrée maintenance USB-C.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

10.3 Interface utilisateur de Bürkert Communicator

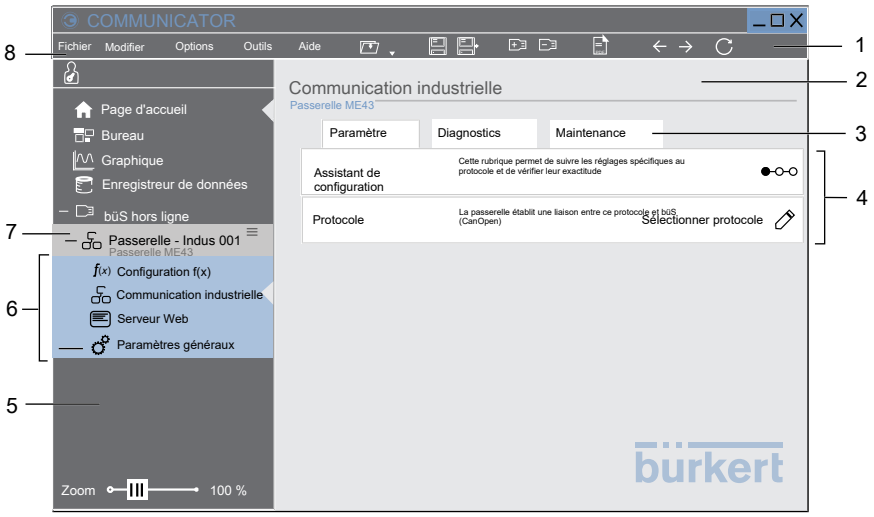


Fig. 43: Interface utilisateur (exemple)

1	Barre d'icônes	2	Zone d'application
3	Vue détaillée	4	Menu
5	Zone de navigation	6	Menu de l'appareil
7	Appareil (connecté)	8	Barre de menu

10.4 Niveaux d'utilisateur dans le Bürkert Communicator

Après l'installation du Communicator Bürkert, la protection par mot de passe est désactivée. Le niveau d'utilisateur réglé est celui de l'installateur .

REMARQUE !

Risque pour la sécurité en raison de mots de passe par défaut.

Des personnes non habilitées peuvent se connecter et procéder à des modifications du système.

- Changer les mots de passe par défaut.

Activer la protection par mot de passe et changer le mot de passe par défaut voir Activer ou désactiver la protection par mot de passe, modifier le mot de passe utilisateur dans le manuel.

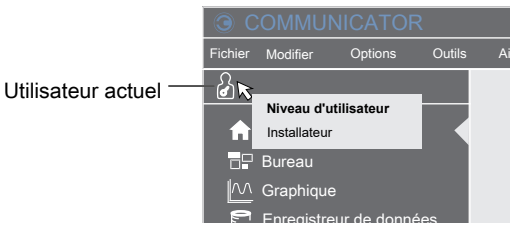


Fig. 44: Niveau d'utilisateur

Si la protection par mot de passe est activée, les fonctions ne peuvent être utilisées qu'avec le niveau d'utilisateur correspondant.

Certaines fonctions ne sont alors pas visibles dans les niveaux d'utilisateur « Utilisateur » et « Utilisateur avancé », ou sont signalées par un .

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Le niveau d'utilisateur minimum requis est indiqué dans la description de chaque fonction.

Niveaux d'utilisateur :

Icône	Niveau d'utilisateur	Description
	Utilisateur	Un utilisateur standard, avec autorisation de lecture, peut modifier quelques valeurs. Pas de mot de passe
	Utilisateur avancé	Peut modifier certaines valeurs et effectuer des étalonnages simples. Mot de passe standard : 5678 (peut être changé en tant qu'installateur)
	Installateur	Dispose de toutes les autorisations pour la commande de Bürkert Communicator. Mot de passe standard : 1946 (peut être changé en tant qu'installateur)
	Bürkert	Uniquement pour le personnel Bürkert

Tab. 28: Niveaux d'utilisateur

10.5 Fonctions de commande

Les fonctions de commande sont des fonctions qui concernent le positionnement ou l'atteinte d'une position finale de la vanne de process (l'unité de commande).

Les fonctions de commande suivantes peuvent être réglées avec le Bürkert Communicator :

Fonctions de commande départ usine :

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Nom de la fonction et description	Informations
SAFEPOS Paramètres de la position de sécurité En cas d'états de marche critiques définissables, l'actionneur se déplace dans la position finale de sécurité sélectionnable	Voir SAFEPOS : régler les paramètres de position finale de sécurité [▶ 79]
TEACH.AUTO Fonction Teach automatique Une des 3 fonctions Teach nécessaires pour la mise en service. Les positions finales qui ne disposent pas d'un signal de recopie doivent être apprises. Cela peut se faire avec TEACH.AUTO, TEACH.MANU ou TEACH.IN.OP. Avec TEACH.AUTO, l'appareil se charge lui-même de toutes les étapes nécessaires	Voir TEACH.AUTO : démarrer la fonction Teach automatique [▶ 81]
TEACH.MANU Fonction Teach manuelle Une des 3 fonctions Teach nécessaires pour la mise en service. Les positions finales qui ne disposent pas d'un signal de recopie doivent être apprises. Cela peut se faire avec TEACH.AUTO, TEACH.MANU ou TEACH.IN.OP. Avec le TEACH.MANU, les positions finales doivent être programmées manuellement	Voir TEACH.MANU : démarrer la fonction Teach manuelle [▶ 82]
TEACH.IN.OP Apprentissage autom. en service Une des 3 fonctions Teach nécessaires pour la mise en service. Les positions finales qui ne disposent pas d'un signal de recopie doivent être apprises. Cela peut se faire avec TEACH.AUTO, TEACH.MANU ou TEACH.IN.OP. Le TEACH.IN.OP permet de programmer les positions finales en fonctionnement normal	Activé à la livraison. Voir TEACH.IN.OP : activer/désactiver la fonction Teach-In-Operation [▶ 84]
X.CONTROL Paramètres de positionnement Cette fonction contient tous les paramètres réglables pour le positionnement	Voir X.CONTROL : régler les paramètres de positionnement [▶ 85]
FEEDBACK.LED Paramètre Feedback LED La LED de retour permet de visualiser la position finales	Voir LED DE RETOUR : régler les couleurs et le mode d'éclairage de l'indicateur de position [▶ 86]

Tab. 29: Fonctions de commande

10.5.1 SAFEPOS : régler les paramètres de position finale de sécurité

Les paramètres suivants peuvent être définis à l'aide de cette fonction :

- l'état de la vanne pilote en cas de position finale de sécurité déclenchée
- les déclencheurs de la position finale de sécurité

Niveau d'utilisateur : installateur

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Réglage d'usine :
État de la vanne pilote 1 : Arrêt
Déclencheurs de position finale de sécurité: , Erreur de communication[11)]

Menu ou fonction	Valeurs ou description	
Appareil		
> Exploitation de l'appareil		
> Paramètre		
> Fonctions de commande		Aperçu de toutes les fonctions de régulation. Les fonctions de commande concernent l'approche d'une position finale de l'actionneur
> SAFEPOS Paramètres de la position de sécurité		En cas d'états de marche critiques définissables, l'actionneur se déplace dans la position finale de sécurité sélectionnable
> État de la vanne pilote 1		L'état de la vanne pilote définit l'état lorsque la position finale de sécurité est déclenchée
> État de la vanne pilote 2		L'état de la vanne pilote définit l'état lorsque la position finale de sécurité est déclenchée
> Déclencheurs de position finale de sécurité	Erreur interne Erreur de communication[11)] Erreur du capteur de déplacement Erreur de température	
> Actuellement déclenché	Non Oui	

Tab. 30: Structure de menu

11) Uniquement pour les variantes avec communication.

Description des erreurs en tant que déclencheurs :

Erreur interne	Les erreurs internes sont des erreurs critiques. L'appareil peut ne pas fonctionner correctement. Contactez le personnel de Bürkert service
Erreur du capteur de déplacement	Les erreurs de capteur de déplacement sont des erreurs critiques. L'appareil peut ne pas fonctionner correctement. Vérifier si le transducteur est encore correctement monté
Erreur de température	Il s'agit d'une erreur de TEMP.MONITOR. Il est possible que l'appareil fonctionne en dehors des limites de fonctionnement de la température. Si l'appareil fonctionne en permanence dans cette plage, il peut être endommagé. Ajustez la température
Erreur de communication [11)]	En cas d'erreur de communication, l'appareil ne reçoit pas de valeur de consigne. Vérifier la communication. Si ce déclencheur est inactif, la dernière valeur de consigne est conservée en cas d'erreur de communication

10.5.2 TEACH.AUTO : démarrer la fonction Teach automatique

Les fonctions suivantes sont possibles :

- Démarrer la fonction Teach
- Lire l'état et les positions finales programmées de la fonction Teach

Niveau d'utilisateur : installateur

Menu ou fonction	Valeurs ou description	
Appareil		
> Exploitation de l'appareil		
> Paramètre		
> Fonctions de commande		Aperçu de toutes les fonctions de régulation. Les fonctions de commande concernent l'approche d'une position finale de l'actionneur
> TEACH.AUTO Fonction Teach automatique		Les positions finales qui ne disposent pas d'un signal de recopie doivent être apprises. Cela peut se faire avec TEACH.AUTO, TEACH.MANU ou TEACH.IN.OP. Avec TEACH.AUTO, l'appareil se charge lui-même de toutes les étapes nécessaires
> Démarrer la fonction Teach automatique 1	Un assistant démarre	Apprentissage automatique de la course principale (position finale S1, position finale S2)

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Menu ou fonction	Valeurs ou description	
> Démarrer la fonction Teach automatique 2	Un assistant démarre	Apprentissage automatique de la course principale inversée (position finale S2, position finale S1)
> Démarrer la fonction Teach automatique 3	Un assistant démarre	Apprentissage automatique de la course principale avec une course de siège (position finale S1, position finale S2, position finale S3)
> Démarrer la fonction Teach automatique 4	Un assistant démarre	Apprentissage automatique de la course principale avec 2 courses de siège (position finale S1, position finale S2, position finale S3, position finale S4)
> État	Prête, Initialisation,...	
> Explication des états	Un assistant démarre	
> La position finale S1 est apprise (c. p.)	Non Oui	
> Position finale S1 (course principale)		Valeur
> La position finale S2 est apprise (c. p.)	Non Oui	
> Position finale S2 (course principale)		Valeur

Tab. 31: Structure de menu

10.5.3 TEACH.MANU : démarrer la fonction Teach manuelle

Les fonctions suivantes sont possibles :

- Démarrer la fonction Teach
- Lire l'état et les positions finales programmées de la fonction Teach

Niveau d'utilisateur : installateur

Réglage d'usine :

Menu ou fonction	Valeurs ou description
Appareil	
> Exploitation de l'appareil	
> Paramètre	

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Menu ou fonction	Valeurs ou description	
> Fonctions de commande		Aperçu de toutes les fonctions de régulation. Les fonctions de commande concernent l'approche d'une position finale de l'actionneur
> TEACH.MANU Fonction Teach manuelle		Les positions finales qui ne disposent pas d'un signal de recopie doivent être apprises. Cela peut se faire avec TEACH.AUTO, TEACH.MANU ou TEACH.IN.OP. Avec le TEACH.MANU, les positions finales doivent être programmées manuellement
> Démarrer la fonction Teach manuelle 1	Un assistant démarre.	Apprentissage manuel de la position finale S1 (course principale)
> Démarrer la fonction Teach manuelle 2	Un assistant démarre.	Apprentissage manuel de la position finale S2 (course principale)
> Démarrer la fonction Teach manuelle 3	Un assistant démarre.	Apprentissage manuel de la position finale S3 (course du siège)
> Démarrer la fonction Teach manuelle 4	Un assistant démarre.	Apprentissage manuel de la position finale S4 (course du siège)
> État	Prête, Initialisation,...	
> Explication des états	Un assistant démarre.	
> La position finale S1 est apprise (c. p.)	Non Oui	
> Position finale S1 (course principale)		Valeur
> La position finale S2 est apprise (c. p.)	Non Oui	
> Position finale S2 (course principale)		Valeur

Tab. 32: Structure de menu

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

10.5.4 TEACH.IN.OP : activer/désactiver la fonction Teach-In-Operation

Les fonctions suivantes sont possibles :

- activer/désactiver la fonction Teach
- Lire l'état et les positions finales programmées de la fonction Teach

Niveau d'utilisateur : installateur

Réglage d'usine : Activer le démarrage auto. de Teach-In-Op : oui

Menu ou fonction	Valeurs ou description	
Appareil		
> Exploitation de l'appareil		
> Paramètre		
> Fonctions de commande		Aperçu de toutes les fonctions de régulation. Les fonctions de commande concernent l'approche d'une position finale de l'actionneur
> TEACH.IN.OP Apprentissage autom. en service		Les positions finales qui ne disposent pas d'un signal de recopie doivent être apprises. Cela peut se faire avec TEACH.AUTO, TEACH.MANU ou TEACH.IN.OP. Le TEACH.IN.OP permet de programmer les positions finales en fonctionnement normal
> Positions finales à apprendre	Positions finales S1 et S2 (c. p.) Position finale S3 (course du siège) Position finale S4 (course du siège)	Positions finales apprises au sein de Teach-In-Operation (Remarque : les positions finales S1 et S2 sont toujours programmées)
> Activer le démarrage auto. de Teach-In-Op	Oui Non	Apprentissage de la position finale en parallèle en mode normal
> État	Prête, Initialisation, ...	
> Explication des états	Un assistant démarre.	
> La position finale S1 est apprise (c. p.)	Non Oui	
> Position finale S1 (course principale)		Valeur

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Menu ou fonction	Valeurs ou description	
> La position finale S2 est apprise (c. p.)	Non Oui	
> Position finale S2 (course principale)		Valeur

Tab. 33: Structure de menu

10.5.5 X.CONTROL : régler les paramètres de positionnement

Les paramètres suivants peuvent être définis à l'aide de cette fonction :

- Régler la plage de tolérance des positions finales programmées

Niveau d'utilisateur : installateur

Réglage d'usine :
Position finale S1 tolérance positive : +3 mm ou +10°
Position finale S1 tolérance négative : -3 mm ou -10°
Position finale S2 tolérance positive : +3 mm ou +10°
Position finale S2 tolérance négative : -3 mm ou -10°

Menu ou fonction	Valeurs ou description
Appareil	
> Exploitation de l'appareil	
> Paramètre	
> Fonctions de commande	Aperçu de toutes les fonctions de régulation. Les fonctions de commande concernent l'approche d'une position finale de l'actionneur
> X.CONTROL Paramètres de positionnement	Cette fonction contient tous les paramètres réglables pour le positionnement
> Position finale S1 tolérance positive	Une pos. de finale apprise possède une plage de tolérance réglable. Si l'actionneur se trouve dans cette plage, la pos. de finale est atteinte
> Position finale S1 tolérance négative	Une pos. de finale apprise possède une plage de tolérance réglable. Si l'actionneur se trouve dans cette plage, la pos. de finale est atteinte

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Menu ou fonction	Valeurs ou description
> Position finale S2 tolérance positive	Une pos. de finale apprise possède une plage de tolérance réglable. Si l'actionneur se trouve dans cette plage, la pos. de finale est atteinte
> Position finale S2 tolérance négative	Une pos. de finale apprise possède une plage de tolérance réglable. Si l'actionneur se trouve dans cette plage, la pos. de finale est atteinte

Tab. 34: Structure de menu

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

10.5.6 LED DE RETOUR : régler les couleurs et le mode d'éclairage de l'indicateur de position

Les paramètres suivants peuvent être définis à l'aide de cette fonction :

- Régler la couleur, le mode d'éclairage et la luminosité des LED de retour d'information pour l'indicateur de position

Niveau d'utilisateur : installateur

Réglage d'usine :
Position finale S1 LED Couleur: Vert
Position finale S2 LED Couleur: Jaune
Position finale S1 LED Mode d'illumination: Éclairage permanent
Position finale S2 LED Mode d'illumination: Éclairage permanent
Luminosité des Feedback LED : 100 %

Menu ou fonction	Valeurs ou description
Appareil	
> Exploitation de l'appareil	
> Paramètre	
> Fonctions de commande	Aperçu de toutes les fonctions de régulation. Les fonctions de commande concernent l'approche d'une position finale de l'actionneur
> FEEDBACK.LED Paramètre Feedback LED	La LED de retour permet de visualiser la position finales

Menu ou fonction	Valeurs ou description	
> Position finale S1 LED Couleur	Ignorer Blanc Vert Bleu Jaune Orange Rouge Rose Turquoise	Sélection de la couleur de la LED de feedback
> Position finale S2 LED Couleur	Ignorer Blanc Vert Bleu Jaune Orange Rouge Rose Turquoise	Sélection de la couleur de la LED de feedback
> Position finale S1 LED Mode d'illumination	Éclairage permanent Clignotement lent Clignotement rapide	Sélection du mode d'éclairage de la LED de feedback
> Position finale S2 LED Mode d'illumination	Éclairage permanent Clignotement lent Clignotement rapide	Sélection du mode d'éclairage de la LED de feedback
> Luminosité des Feedback LED	100 %	

Tab. 35: Structure de menu

10.5.7 Réinitialiser les valeurs de la fonction Teach

Cette fonction permet de réinitialiser toutes les valeurs déterminées de la fonction Teach.

Niveau d'utilisateur : installateur

Menu ou fonction	Valeurs ou description
Appareil	
> Exploitation de l'appareil	
> Diagnostic	

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Menu ou fonction	Valeurs ou description	
> Reset les valeurs de la fonction Teach	Un assistant démarre.	Réinitialisation des valeurs déterminées dans les fonctions Teach TEACH.AUTO, TEACH.MANU et TEACH.IN.OP

Tab. 36: Structure de menu Fonction de diagnostic

10.6 Fonctions de diagnostic

Les fonctions de diagnostic sont des fonctions qui concernent la surveillance de l'appareil et de ses fonctions.

Les fonctions de diagnostic suivantes peuvent être réglées avec le Bürkert Communicator :

Fonctions de diagnostic départ usine :

Nom de la fonction et description	Informations
TEMP.MONITOR Suivi de la température Fonction de diagnostic pour la surveillance de la température	Voir TEMP.MONITOR : lire les valeurs de température et définir les limites d'avertissement [▶ 91]
VOLT.MONITOR Suivi de la tens. d'alim Fonction de diagnostic pour la surveillance de la tension d'alimentation	Voir VOLT.MONITOR : lire les valeurs de tension et définir les limites d'avertissement [▶ 92]

Tab. 37: Fonctions de diagnostic

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Fonctions de diagnostic supplémentaires qui peuvent être activées :

Nom de la fonction et description	Informations
SWITCH.CHECK Surveillance de la commutation	Voir SWITCH.CHECK : surveiller le mouvement de commutation de l'actionneur (surveillance de commutation) [▶ 93]
Cette fonction de diagnostic surveille si l'actionneur se trouve dans une position finale différente dans un délai réglable après le démarrage du processus de commutation. Un mouvement sans commutation est également surveillé	
SWITCH.TIME Surveillance du temps de commu	Voir SWITCH.TIME : surveiller le temps de commutation [▶ 94]
Cette fonction de diagnostic sert à surveiller le temps de commutation. Une opération de commutation commence par la modification de la valeur de consigne et se termine par l'entrée dans les positions finales Plage de tolérance	
SEAL.MONITOR Surveille pos. fermeture étanche	Voir SEAL.MONITOR : surveiller la position de fermeture étanche [▶ 96]
Cette fonction de diagnostic surveille la position de fermeture étanche. Si la position de fermeture étanche est modifiée, il se peut que la vanne ne ferme plus de manière étanche	
RAPID.MOVE Suivi des mouvements rapides	Voir RAPID.MOVE : surveiller le mouvement soudain [▶ 99]
Cette fonction de diagnostic surveille les mouvements brusques, rapides et involontaires de la vanne qui peuvent entraîner un écoulement de la vanne	
COMMON Paramètres transversaux	S'active automatiquement avec les fonctions SWITCH.CHECK ou SWITCH.TIME. Voir
Cette fonction contient des paramètres communs à toutes les fonctions	

Tab. 38: Fonctions de diagnostic

10.6.1 Activation ou désactivation des fonctions de diagnostic supplémentaires

Cette fonction permet d'activer d'autres fonctions de diagnostic qui apparaissent alors dans le menu Fonctions de diagnostic et peuvent être réglées.

Niveau d'utilisateur : installateur

Réglage d'usine : Non

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Menu ou fonction	Valeurs ou description
Appareil	
> Exploitation de l'appareil	
> Paramètre	
> Fonctions de diagnostic	Aperçu de toutes les fonctions de diagnostic. Les fonctions de diagnostic sont des fonctions qui servent uniquement au diagnostic
> Activation de fonctions de diagnostic suppl	Des fonctions supplémentaires peuvent être activées dans ce menu. Les fonctions activées sont affichées sous ce menu et peuvent y être paramétrées
> SWITCH.CHECK Surveillance de la commutation	Cette fonction de diagnostic surveille si l'actionneur se trouve dans une position finale différente dans un délai réglable après le démarrage du processus de commutation. Un mouvement sans commutation est également surveillé
> SWITCH.TIME Surveillance du temps de commu	Cette fonction de diagnostic sert à surveiller le temps de commutation. Une opération de commutation commence par la modification de la valeur de consigne et se termine par l'entrée dans les positions finales Plage de tolérance
> SEAL.MONITOR Surveille pos. fermeture étanche	Cette fonction de diagnostic surveille la position de fermeture étanche. Si la position de fermeture étanche est modifiée, il se peut que la vanne ne ferme plus de manière étanche
> RAPID.MOVE Suivi des mouvements rapides	Cette fonction de diagnostic surveille les mouvements brusques, rapides et involontaires de la vanne qui peuvent entraîner un écoulement de la vanne

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Tab. 39: Structure de menu Fonction de diagnostic

10.6.2 TEMP.MONITOR : lire les valeurs de température et définir les limites d'avertissement

Cette fonction permet de lire ou de définir les valeurs suivantes :

- Lire les valeurs de température : température actuelle de l'appareil, température maximale et minimale mesurée de l'appareil
- Lire les limites d'alarme : messages d'erreur et valeur d'hystérésis pour la température de l'appareil
- Définir les limites d'alarme : messages d'avertissement pour la température de l'appareil

Niveau d'utilisateur : installateur

Réglage d'usine :
Limite d'alarme Avertissement seuil haut : 78,0 °C
Limite d'alarme Avertissement seuil bas : -12,0 °C

Menu ou fonction	Valeurs ou description
Appareil	
> Exploitation de l'appareil	
> Paramètre	
> Fonctions de diagnostic	Aperçu de toutes les fonctions de diagnostic. Les fonctions de diagnostic sont des fonctions qui servent uniquement au diagnostic
> TEMP.MONITOR Suivi de la température	Fonction de diagnostic pour la surveillance de la température
> Température de l'appareil	
> Température max. mesurée	
> Température min. mesurée	
> Limite d'alarme Err. seuil haut	
> Limite d'alarme Err. seuil bas	
> Limite d'alarme Avertissement seuil haut	
> Limite d'alarme Avertissement seuil bas	
> Limite d'alarme Hystérésis	

Tab. 40: Structure de menu Fonction de diagnostic

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

10.6.3 VOLT.MONITOR : lire les valeurs de tension et définir les limites d'avertissement

Cette fonction permet de lire ou de définir les valeurs suivantes :

- Lire les valeurs de tension : tension d'alimentation des appareils, tension d'alimentation maximale et minimale mesurée des appareils, alimentation de l'actionneur
- Lire les limites d'alarme : messages d'erreur et valeur d'hystérésis pour la tension d'alimentation des appareils
- Lire les limites d'alarme : messages d'erreur pour l'alimentation de l'actionneur
- Définir les limites d'alarme : messages d'avertissement pour la tension d'alimentation des appareils

Niveau d'utilisateur : installateur

Réglage d'usine :
Limite d'alarme de l'app. Avert. seuil haut : 31,6 V
Limite d'alarme de l'app. Avert. seuil bas : 17,5 V

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Menu ou fonction	Valeurs ou description
Appareil	
> Exploitation de l'appareil	
> Paramètre	
> Fonctions de diagnostic	Aperçu de toutes les fonctions de diagnostic. Les fonctions de diagnostic sont des fonctions qui servent uniquement au diagnostic
> VOLT.MONITOR Suivi de la tens. d'alim	Fonction de diagnostic pour la surveillance de la tension d'alimentation
> Tension d'alimentation de l'appareil	
> Tension d'alimentation des actionneurs	
> Tension d'alim. max. mesurée de l'appareil	
> Tension d'alim. min. mesurée de l'appareil	
> Limite d'alarme de l'appareil Err. seuil haut	
> Limite d'alarme de l'appareil Err. seuil bas	
> Limite d'alarme de l'app. Avert. seuil haut	
> Limite d'alarme de l'app. Avert. seuil bas	
> Limite d'alarme de l'appareil Hystérésis	
> Limite d'alarme des action. Err. seuil haut	
> Limite d'alarme des action. Err. seuil bas	

Tab. 41: Structure de menu Fonction de diagnostic

10.6.4 SWITCH.CHECK : surveiller le mouvement de commutation de l'actionneur (surveillance de commutation)

Après activation de la fonction dans le menu **Activation de fonctions de diagnostic suppl**, il est possible de régler le délai maximal nécessaire à l'unité de commande pour parcourir la distance entre les deux positions finales. Si ce délai est dépassé, un message d'erreur s'affiche. De plus, la fonction surveille si une position finale est quittée sans commutation.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Niveau d'utilisateur : installateur

Réglage d'usine : Dépassement du temps pour la vanne pilote 1 : 60 s

Menu ou fonction	Valeurs ou description
Appareil	
> Tête de commande	
> Paramètre	
> Fonctions de diagnostic	Aperçu de toutes les fonctions de diagnostic. Les fonctions de diagnostic sont des fonctions qui servent uniquement au diagnostic
> SWITCH.CHECK Surveillance de la commutation	Cette fonction de diagnostic surveille si l'actionneur se trouve dans une position finale différente dans un délai réglable après le démarrage du processus de commutation. Un mouvement sans commutation est également surveillé
> Dépassement du temps pour la vanne pilote 1	Temps nécessaire au variateur pour se déplacer vers une autre position finale lorsque le processus de commutation démarre. Si l'appareil met plus de temps, un message est émis

Tab. 42: Structure de menu Fonction de diagnostic

10.6.5 SWITCH.TIME : surveiller le temps de commutation

Après activation de la fonction dans le menu Activation de fonctions de diagnostic suppl, les délais nécessaires à l'unité de commande pour parcourir la distance entre les 2 positions finales sont déterminés après la commutation de la vanne pilote en marche ou arrêt. Les valeurs limites du temps de commutation peuvent être réglées et en cas de dépassement, elles peuvent être consignées (comptées).

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

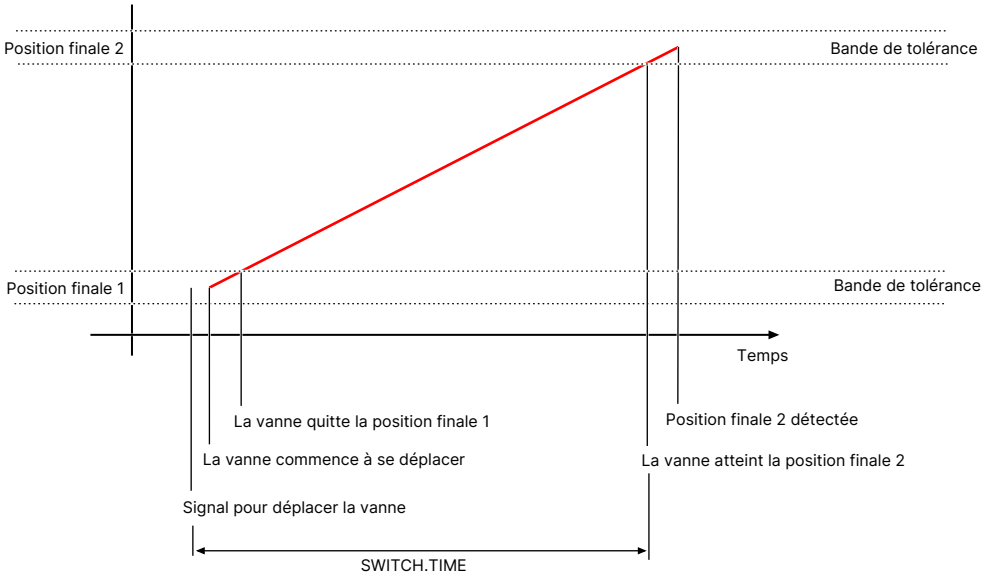


Fig. 45: Zones d'activation SWITCH.TIME

Niveau d'utilisateur : installateur

Réglage d'usine :
Limite de la vanne pilote 1 (de OFF à ON) : 0 ms
Limite de la vanne pilote 1 (de ON à OFF) : 0 ms

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Menu ou fonction	Valeurs ou description
Appareil	
> Tête de commande	
> Paramètre	
> Fonctions de diagnostic	Aperçu de toutes les fonctions de diagnostic. Les fonctions de diagnostic sont des fonctions qui servent uniquement au diagnostic
> SWITCH.TIME Surveillance du temps de commu	Cette fonction de diagnostic sert à surveiller le temps de commutation. Une opération de commutation commence par la modification de la valeur de consigne et se termine par l'entrée dans les positions finales Plage de tolérance
> Limite de la vanne pilote 1 (de OFF à ON)	Valeur limite pour le temps de commutation. Si l'actionneur met plus de temps, un message est émis
> Dernier temps vanne pilote 1 (de OFF à ON)	Dernier temps de commutation mesuré
> Événements Vanne pilote 1 (de OFF à ON)	Nombre de dépassements de la valeur limite pour l'heure de commutation
> Limite de la vanne pilote 1 (de ON à OFF)	Valeur limite pour le temps de commutation. Si l'actionneur met plus de temps, un message est émis
> Dernier temps vanne pilote 1 (de ON à OFF)	Dernier temps de commutation mesuré
> Événements Vanne pilote 1 (de ON à OFF)	Nombre de dépassements de la valeur limite pour l'heure de commutation

Tab. 43: Structure de menu Fonction de diagnostic

10.6.6 SEAL.MONITOR : surveiller la position de fermeture étanche

Après activation de la fonction dans le menu **Activation de fonctions de diagnostic suppl** pour la position finale S1 et/ou la position finale S2, les positions dans les positions finales correspondantes sont déterminées après un temps d'attente réglable et vérifiées pour voir si elles se situent dans la limite réglable de la plage de tolérance de la position finale. En cas de dépassement de la limite, un message s'affiche.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Remarque sur le temps d'attente : si le temps d'attente sélectionné est trop court, il est possible que la position finale ne soit pas encore atteinte. Si le temps d'attente sélectionné est trop long, il est possible qu'aucune mesure ne soit effectuée, car la position finale est quittée avant.

Niveau d'utilisateur : installateur

Réglage d'usine :
Temps d'attente : 5 s
Valeur limite position finale S1 : 75 %
Valeur limite position finale S2 : 75 %

Menu ou fonction	Valeurs ou description	
Appareil		
> Tête de commande		
> Paramètre		
> Fonctions de diagnostic		Aperçu de toutes les fonctions de diagnostic. Les fonctions de diagnostic sont des fonctions qui servent uniquement au diagnostic
> SEAL.MONITOR Surveille pos. fermeture étanche		Cette fonction de diagnostic surveille la position de fermeture étanche. Si la position de fermeture étanche est modifiée, il se peut que la vanne ne ferme plus de manière étanche
> La surveillance s'applique à	Position finale S1 (course principale) Position finale S2 (course principale)	La surveillance d'une position de fermeture étanche ne peut être appliquée qu'aux positions finales apprises, avec le signal de feedback « Interne » (voir X.CONTROL) Sélectionné lors de l'activation de la fonction.
> Temps d'attente		Le temps d'attente de la position finale démarre après l'entrée dans la plage de tolérance des positions finales. Après écoulement du temps d'attente, la position est mesurée une fois (voir dernière valeur de mesure d'une butée)

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Menu ou fonction	Valeurs ou description	
> Valeur limite position finale S1		Valeur limite en pourcentage des tolérances de la couche finale correspondante. En cas de dépassement de la valeur limite, un message s'affiche
> Position finale S1 tolérance positive	3 mm	Une pos. de finale apprise possède une plage de tolérance réglable. Si l'actionneur se trouve dans cette plage, la pos. de finale est atteinte
> Position finale S1 tolérance négative	3 mm	Une pos. de finale apprise possède une plage de tolérance réglable. Si l'actionneur se trouve dans cette plage, la pos. de finale est atteinte
> Dernière valeur mesurée position finale S1		Affiche la dernière position de fin de course mesurée
> Valeur limite position finale S2		Valeur limite en pourcentage des tolérances de la couche finale correspondante. En cas de dépassement de la valeur limite, un message s'affiche
> Position finale S2 tolérance positive	3 mm	Une pos. de finale apprise possède une plage de tolérance réglable. Si l'actionneur se trouve dans cette plage, la pos. de finale est atteinte
> Position finale S2 tolérance négative	3 mm	Une pos. de finale apprise possède une plage de tolérance réglable. Si l'actionneur se trouve dans cette plage, la pos. de finale est atteinte
> Dernière valeur mesurée position finale S2		Affiche la dernière position de fin de course mesurée

Tab. 44: Structure de menu Fonction de diagnostic

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

10.6.7 RAPID.MOVE : surveiller le mouvement soudain

Après activation de la fonction dans le menu **Activation de fonctions de diagnostic suppl**, les mouvements soudains, rapides et involontaires de la vanne peuvent être détectés et signalés : après dépassement d'une course minimale réglable, le temps nécessaire pour revenir en dessous de la course minimale est mesuré et comparé à la durée maximale réglable. Si le délai est supérieur au délai maximal, un message s'affiche.

La valeur de la dernière course signalée, la dernière durée signalée et le nombre de messages s'affichent.

Dans le menu **Réinitialiser**, il est possible de réinitialiser le nombre de messages, la dernière course signalée et la dernière durée signalée.

Niveau d'utilisateur : installateur

Réglage d'usine :
Course minimale : 0 mm
Durée maximale : 1 s

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Menu ou fonction	Valeurs ou description
Appareil	
> Tête de commande	
> Paramètre	
> Fonctions de diagnostic	Aperçu de toutes les fonctions de diagnostic. Les fonctions de diagnostic sont des fonctions qui servent uniquement au diagnostic
> RAPID.MOVE Suivi des mouvements rapides	Cette fonction de diagnostic surveille les mouvements brusques, rapides et involontaires de la vanne qui peuvent entraîner un écoulement de la vanne
> Course minimale	Course min. du mvt. de la vanne hors tol. des pos. finales. Le chrono démarre dès que la course min. est dépassée. Le chrono s'arrête dès que la course min. n'est plus atteinte. Si la durée n'est pas > à la durée max., un msg s'affiche
> Durée maximale	Durée max. du mouvement de la vanne. La mesure du temps démarre lorsque la course min. est dépassée. Lorsque la course min. n'est pas atteinte, la mesure du temps s'arrête. Si la durée n'est pas supérieure à la durée max. un message est émis
> Dernière course	Indique la course mesurée du dernier message. La course commence en dehors de la plage de tolérance de position finale
> Dernière durée	Indique la durée mesurée du dernier message
> Nombre d'événements	Nombre de mouvements brusques détectés

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Menu ou fonction	Valeurs ou description	
> Réinitialiser	Un assistant démarre.	Réinitialisation du message, nombre d'événements, dernière course mesurée et dernière durée mesurée

Tab. 45: Structure de menu Fonction de diagnostic

10.6.8 Observer les valeurs pertinentes pour le diagnostic

Cette fonction permet d'afficher les valeurs pertinentes pour le diagnostic.

Niveau d'utilisateur : installateur

Menu ou fonction	Valeurs ou description	
Appareil		
> Tête de commande		
> Diagnostic		
> Surveiller les valeurs utiles au diagnostic		Ce menu contient toutes les valeurs pertinentes pour le diagnostic
> Temps de fonctionnement total		
> Durée fonctionnement depuis dernier démarrage		
> Durée d'activation de la vanne pilote 1		Temps pendant lequel la vanne pilote a été activée
> Distance totale parcourue		
> Nombre total de cycles de la vanne pilote 1		
> Température de l'appareil		
> Température max. mesurée		
> Température min. mesurée		
> Tension d'alimentation de l'appareil		
> Tension d'alimentation des actionneurs		
> Tension d'alim. max. mesurée de l'appareil		
> Tension d'alim. min. mesurée de l'appareil		
> Chutes de tension		

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Menu ou fonction	Valeurs ou description	
> Dernier temps vanne pilote 1 (de OFF à ON)		
> Événements Vanne pilote 1 (de OFF à ON)		
> Dernier temps vanne pilote 1 (de ON à OFF)		
> Événements Vanne pilote 1 (de ON à OFF)		
> Dernière course		
> Dernière durée		
> Nombre d'événements		
> Compteur des démarrages de l'appareil		

Tab. 46: Structure de menu Fonction de diagnostic

10.6.9 Réinitialiser les valeurs de diagnostic

Cette fonction permet de réinitialiser toutes les valeurs d'affichage des fonctions de diagnostic.

Niveau d'utilisateur : installateur

Menu ou fonction	Valeurs ou description	
Appareil		
> Tête de commande		
> Diagnostic		
> Réinitialiser les valeurs de diagnostic	Un assistant démarre.	Réinitialisation des valeurs d'affichage de toutes les fonctions de diagnostic, comme par exemple les dernières valeurs mesurées ou le nombre d'événements (pas de paramètres)

Tab. 47: Structure de menu Fonction de diagnostic

10.7 Fonctions de maintenance

Les fonctions de maintenance sont des fonctions relatives à la maintenance de l'appareil.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Les fonctions de maintenance suivantes peuvent être réglées avec le Bürkert Communicator :

Fonctions de maintenance supplémentaires qui peuvent être activées :

Nom de la fonction et description	Informations
SERVICE.TIME Tot. durée de fonctionnement Le temps de fonctionnement est un indicateur d'usure. Ce totalisateur permet de définir un intervalle d'entretien pour les pièces	Voir SERVICE.TIME : régler la durée de fonctionnement du totalisateur [▶ 104]
TRAVEL.ACCU Totalisateur distance parcourue La distance parcourue est un indicateur d'usure. Ce totalisateur permet de définir un intervalle d'entretien pour les pièces d'usure	Voir TRAVEL.ACCU : enregistrer la distance parcourue par le mouvement d'actionneur [▶ 105]
CYCLE.COUNTER Totalisateur cycles de vannes Le nombre de cycles de vanne est un indicateur d'usure. Ce totalisateur permet de définir un intervalle d'entretien pour les pièces d'usure	Voir CYCLE.COUNTER : régler les cycles de la vanne pilote du totalisateur [▶ 106]

Tab. 48: Fonctions de maintenance

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

10.7.1 Activer ou désactiver et régler des fonctions de maintenance supplémentaires

Cette fonction permet d'activer les fonctions de maintenance qui apparaissent alors dans le menu **Fonctions de maintenance** et peuvent être réglées.

Réglage d'usine : **Non**

Menu ou fonction	Valeurs ou description	
Appareil		
> Tête de commande		
> Paramètre		
> Fonctions de maintenance		Aperçu de toutes les fonctions de maintenance. Les fonctions de maintenance sont des fonctions qui servent uniquement à la maintenance
> Activation de fonctions de maintenance suppl		Des fonctions supplémentaires peuvent être activées dans ce menu. Les fonctions activées sont affichées sous ce menu et peuvent y être paramétrées
> SERVICE.TIME Tot. durée de fonctionnement	Oui/Non	Le temps de fonctionnement est un indicateur d'usure. Ce totalisateur permet de définir un intervalle d'entretien pour les pièces
> CYCLE.COUNTER Totalisateur cycles de vannes	Vanne pilote 1	Le nombre de cycles de vanne est un indicateur d'usure. Ce totalisateur permet de définir un intervalle d'entretien pour les pièces d'usure
> TRAVEL.ACCU Totalisateur distance parcourue	Oui/Non	La distance parcourue est un indicateur d'usure. Ce totalisateur permet de définir un intervalle d'entretien pour les pièces d'usure

Tab. 49: Structure de menu Fonction de maintenance

10.7.2 SERVICE.TIME : régler la durée de fonctionnement du totalisateur

Après activation de la fonction dans le menu **Activation de fonctions de maintenance suppl**, le totalisateur commence à enregistrer les heures de fonctionnement et affiche cette progression. Lorsque l'intervalle réglé est atteint, un message de maintenance apparaît.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Remarque : dans le menu
Maintenance > Activités de remplacement des pièces d'usure > Optimiser les fonctions de maintenance
les fonctions de maintenance SERVICE.TIME, TRAVEL.ACCU et CYCLE.COUNTER peuvent être facilement surveillées et optimisées.

Réglage d'usine : Régler de l'intervalle : 0 s

Menu ou fonction	Valeurs ou description
Appareil	
> Tête de commande	
> Paramètre	
> Fonctions de maintenance	Aperçu de toutes les fonctions de maintenance. Les fonctions de maintenance sont des fonctions qui servent uniquement à la maintenance
> SERVICE.TIME Tot. durée de fonctionnement	Le temps de fonctionnement est un indicateur d'usure. Ce totalisateur permet de définir un intervalle d'entretien pour les pièces
> Réinitialiser le totalisateur	
> Régler de l'intervalle	Lorsque l'intervalle est atteint, un message de maintenance s'affiche. Remarque : le compteur est automatiquement réinitialisé lorsque l'intervalle passe de 0 à une autre valeur
> Progression	Affichage en %
> Progression	Affichage en hh:mm:ss

Tab. 50: Structure de menu Fonction de maintenance

10.7.3 TRAVEL.ACCU : enregistrer la distance parcourue par le mouvement d'actionneur

Après activation de la fonction dans le menu Activation de fonctions de maintenance suppl, le totalisateur commence à enregistrer la distance parcourue et affiche cette progression. Lorsque l'intervalle réglé est atteint, un message de maintenance apparaît.

Remarque : dans le menu
Maintenance > Activités de remplacement des pièces d'usure > Optimiser les fonctions de maintenance
les fonctions de maintenance SERVICE.TIME, TRAVEL.ACCU et CYCLE.COUNTER peuvent être facilement surveillées et optimisées.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Réglage d'usine :**Régler de l'intervalle** 0 s ou 0°

Menu ou fonction	Valeurs ou description
Appareil	
> Tête de commande	
> Paramètre	
> Fonctions de maintenance	Aperçu de toutes les fonctions de maintenance. Les fonctions de maintenance sont des fonctions qui servent uniquement à la maintenance
> TRAVEL.ACCU Totalisateur distance parcourue	La distance parcourue est un indicateur d'usure. Ce totalisateur permet de définir un intervalle d'entretien pour les pièces d'usure
> Réinitialiser le totalisateur	
> Régler de l'intervalle	Lorsque l'intervalle est atteint, un message de maintenance s'affiche. Remarque : le compteur est automatiquement réinitialisé lorsque l'intervalle passe de 0 à une autre valeur
> Progression	Affichage en %
> Progression	Affichage en cm ou en °

Tab. 51: Structure de menu Fonction de maintenance

10.7.4 CYCLE.COUNTER : régler les cycles de la vanne pilote du totalisateur

Après activation de la fonction dans le menu **Activation de fonctions de maintenance suppl**, la fonction apparaît dans le menu **Fonctions de maintenance**, puis le totalisateur commence à enregistrer les cycles de vanne et affiche cette progression. Lorsque l'intervalle réglé est atteint, un message de maintenance apparaît.

Remarque : dans le menu
Maintenance > **Activités de remplacement des pièces d'usure** > **Optimiser les fonctions de maintenance**
les fonctions de maintenance SERVICE.TIME, TRAVEL.ACCU et CYCLE.COUNTER peuvent être facilement surveillées et optimisées.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Réglage d'usine : Régler l'intervalle de la vanne pilote 1 0

Menu ou fonction	Valeurs ou description	
Appareil		
> Tête de commande		
> Paramètre		
> Fonctions de maintenance		Aperçu de toutes les fonctions de maintenance. Les fonctions de maintenance sont des fonctions qui servent uniquement à la maintenance
> CYCLE.COUNTER Totalisateur cycles de vannes		Le nombre de cycles de vanne est un indicateur d'usure. Ce totalisateur permet de définir un intervalle d'entretien pour les pièces d'usure
> Réinitialiser le tot. de la vanne pilote 1		
> Régler l'intervalle de la vanne pilote 1	Plage de réglage : (1...255) x 1000	Lorsque l'intervalle est atteint, un message de maintenance s'affiche. Remarque : le compteur est automatiquement réinitialisé lorsque l'intervalle passe de 0 à une autre valeur
> Progression de la vanne pilote 1		Affichage en %
> Progression de la vanne pilote 1		Affichage des cycles

Tab. 52: Structure de menu Fonction de maintenance

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

10.7.5 Observer les valeurs de maintenance

Lorsque les fonctions de maintenance sont activées, les valeurs peuvent être affichées ensemble dans ce menu.

Menu ou fonction	Valeurs ou description	
Appareil		
> Tête de commande		
> Maintenance		
> Surveiller les valeurs utiles à la mainten		Ce menu contient toutes les valeurs pertinentes pour la maintenance
> Progression de SERVICE.TIME	Valeur en %	SERVICE.TIME Tot. durée de fonctionnement
> Progression de SERVICE.TIME	Valeur en unité de temps	SERVICE.TIME Tot. durée de fonctionnement
> Progression de TRAVEL.ACCU	Valeur en %	TRAVEL.ACCU Totalisateur distance parcourue
> Progression de TRAVEL.ACCU	Valeur en unité de longueur	TRAVEL.ACCU Totalisateur distance parcourue
> Progression de la vanne pilote 1CYCLE.COUNTER	Valeur en %	CYCLE.COUNTER Totalisateur cycles de vannes
> Progression de la vanne pilote 1CYCLE.COUNTER	Nombre	CYCLE.COUNTER Totalisateur cycles de vannes

Tab. 53: Structure de menu Fonction de maintenance

10.7.6 Réinitialiser les valeurs de maintenance

Cette fonction permet de réinitialiser toutes les valeurs d'affichage des fonctions de maintenance.

Niveau d'utilisateur : installateur

Menu ou fonction	Valeurs ou description	
Appareil		
> Tête de commande		
> Diagnostic		
> Réinitialiser les valeurs de maintenance	Un assistant démarre.	Réinitialisation des valeurs d'affichage de toutes les fonctions de maintenance, comme par exemple les valeurs des totalisateurs (pas de paramètres)

Tab. 54: Structure de menu Fonction de maintenance

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

10.8 Fonctions de l'appareil

10.8.1 Verrouiller la commande locale de l'appareil (blocage de commande sur site)

Cette fonction permet de bloquer directement la commande de l'appareil.

Niveau d'utilisateur : installateur

Réglage d'usine : Non

Menu ou fonction	Valeurs ou description	
Appareil		
> Tête de commande		
> Maintenance		
> Blocage de commande sur site	Oui/Non	L'appareil est verrouillé pour une utilisation locale directement sur l'appareil

Tab. 55: Structure de menu Fonction

10.8.2 Commuter manuellement la vanne pilote

Cette fonction permet de commuter une vanne pilote. Pour cela, l'état de marche MANUAL est activé et la vanne pilote est commutée en activant et désactivant le bouton.

Niveau d'utilisateur : installateur

Réglage d'usine : Non

Menu ou fonction	Valeurs ou description	
Appareil		
> Tête de commande		
> Maintenance		
> Activer l'état de fonctionnement MANUAL	Oui/Non	L'actionneur ne peut être déplacé que manuellement
> Commuter les vannes pilotes manuellement	Vanne pilote 1	MANUAL

Tab. 56: Structure de menu Fonction

10.8.3 Afficher l'état de marche

Cette fonction permet d'afficher l'état de marche actuel. Une explication est disponible dans le menu Explication des états de marche.

Niveau d'utilisateur : installateur

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Menu ou fonction	Valeurs ou description
Appareil	
> Exploitation de l'appareil	
> Diagnostic	
> État de marche actuel	INIT AUTOMATIC TEACH SAFEPOS MANUAL PILOT.VALVE.OFF
	SPEED.CTRL tune
> Explication des états de marche	Un assistant démarre.

Tab. 57: Structure de menu Fonction de diagnostic

Explication des états de marche :

État de marche	Déclaration
INIT	L'appareil est en cours d'initialisation
AUTOMATIC	L'appareil fonctionne de manière autonome en mode de régulation normal
TEACH	L'appareil est programmé via TEACH.AUTO ou TEACH.MANU
SAFEPOS	L'actionneur se déplace ou se trouve dans la position finale de sécurité réglée dans SAFEPOS en raison d'un message
MANUAL	L'actionneur ne peut être déplacé que manuellement
PILOT.VALVE.OFF	L'actionneur se déplace ou se trouve dans la position finale définie par un appareil sans tension d'alimentation
SPEED.CTRL tune	Lors de l'exécution de la fonction SPEED.CTRL tune, l'actionneur effectue des mouvements afin de déterminer les param. internes permettant de limiter les vitesses de réglage. Les temps de ventilation et de purge de l'actionneur sont également recalculés

10.8.4 Régler l'indicateur d'état

Niveau d'utilisateur : installateur

Réglage d'usine : en fonction de l'appareil (voir description des éléments d'affichage)

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Menu ou fonction	Valeurs ou description	
Appareil		
> Réglages généraux		
> Paramètre		
> LED d'état		Couleurs et comportement de la LED d'état de l'appareil
> Mode	Mode NAMUR LED éteint 12)	
> Luminosité LED d'état		

Tab. 58: Structure de menu Régler l’indicateur d’état

10.8.5 LED DE RETOUR : régler les couleurs et le mode d'éclairage de l'indicateur de position

Les paramètres suivants peuvent être définis à l’aide de cette fonction :

- Régler la couleur, le mode d'éclairage et la luminosité des LED de retour d'information pour l'indicateur de position

Niveau d’utilisateur : installateur

Réglage d’usine :
Position finale S1 LED Couleur: Vert
Position finale S2 LED Couleur: Jaune
Position finale S1 LED Mode d'illumination: Éclairage permanent
Position finale S2 LED Mode d'illumination: Éclairage permanent
Luminosité des Feedback LED : 100 %

Menu ou fonction	Valeurs ou description	
Appareil		
> Exploitation de l'appareil		
> Paramètre		
> Fonctions de commande		Aperçu de toutes les fonctions de régulation. Les fonctions de commande concernent l'approche d'une position finale de l'actionneur
> FEEDBACK.LED Paramètre Feedback LED		La LED de retour permet de visualiser la position finales

12) Selon l’appareil, d’autres réglages sont possibles (voir la description des éléments d’affichage).

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Menu ou fonction	Valeurs ou description	
> Position finale S1 LED Couleur	Ignorer Blanc Vert Bleu Jaune Orange Rouge Rose Turquoise	Sélection de la couleur de la LED de feedback
> Position finale S2 LED Couleur	Ignorer Blanc Vert Bleu Jaune Orange Rouge Rose Turquoise	Sélection de la couleur de la LED de feedback
> Position finale S1 LED Mode d'illumination	Éclairage permanent Clignotement lent Clignotement rapide	Sélection du mode d'éclairage de la LED de feedback
> Position finale S2 LED Mode d'illumination	Éclairage permanent Clignotement lent Clignotement rapide	Sélection du mode d'éclairage de la LED de feedback
> Luminosité des Feedback LED	100 %	

Tab. 59: Structure de menu

10.8.6 Afficher, supprimer ou enregistrer le journal

Cette fonction permet d'afficher, de supprimer ou d'enregistrer tous les messages concernant l'appareil.

Niveau d'utilisateur : installateur

Menu ou fonction	Valeurs ou description
Appareil	
> Tête de commande	
> Diagnostic	
> Journal	

Tab. 60: Structure de menu

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

10.8.7 Afficher les informations sur l'appareil

Cette fonction permet d'afficher toutes les informations de l'appareil.

Niveau d'utilisateur : Utilisateur avancé

Menu ou fonction	Valeurs ou description	
Appareil		
> Exploitation de l'appareil		
> Diagnostic		
> Informations sur l'appareil		
> Numéro d'ident.		Numéro d'article de l'appareil
> Numéro de série		
> Numéro d'identification du firmware		Numéro d'identification spécifique Bürkert du Firmware de l'appareil
> Version du firmware		Version du Firmware de l'appareil
> Version hardware		
> Type de produit		
> Date de fabrication		
> Pilote de l'appareil		Informations sur le pilote de l'appareil utilisé

Tab. 61: Structure de menu

10.8.8 Redémarrer l'appareil

Cette fonction permet de redémarrer l'appareil.

Cette fonction Désactiver auto. MANUAL après un redémarrage permet de désactiver automatiquement l'état de marche MANUAL après le redémarrage de l'appareil. Voir Désactiver automatiquement l'état de marche MANUAL après le redémarrage de l'appareil [▶ 115].

Niveau d'utilisateur : installateur

Menu ou fonction	Valeurs ou description
Appareil	
> Tête de commande	
> Diagnostic	
> Redémarrer l'appareil	Un assistant démarre.

Tab. 62: Structure de menu Fonctions de l'appareil

10.8.9 Rétablir l'appareil sur paramètre d'usine

Cette fonction permet de rétablir les réglages d'usine de l'appareil.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Niveau d'utilisateur : installateur

Réglages d'usine : voir chapitre

Menu ou fonction	Valeurs ou description
Appareil	
> Exploitation de l'appareil	
> Diagnostic	
> Rétablir les paramètres d'usine de l'appareil	Un assistant démarre.

Tab. 63: Structure de menu

10.8.10 Activer l'état de marche MANUAL

Cette fonction permet d'activer l'état de marche MANUAL, ce qui signifie que l'actionneur ne peut être déplacé que manuellement à l'aide des vannes pilotes.

Niveau d'utilisateur : installateur

Réglage d'usine : Non

Menu ou fonction	Valeurs ou description	
Appareil		
> Tête de commande		
> Maintenance		
> Activer l'état de fonctionnement MANUAL	Oui/Non	L'actionneur ne peut être déplacé que manuellement

Tab. 64: Structure de menu Fonction

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

10.8.11 Désactiver automatiquement l'état de marche MANUAL après le redémarrage de l'appareil

Cette fonction permet de désactiver automatiquement l'état de marche MANUAL après le redémarrage de l'appareil.

Niveau d'utilisateur : installateur

Réglage d'usine : Non

Menu ou fonction	Valeurs ou description	
Appareil		
> Tête de commande		
> Maintenance		
> Désactiver auto. MANUAL après un redémarrage	Oui/Non	Lorsqu'un appareil est redémarré, le mode de fonctionnement MANUAL actif est automatiquement désactivé

Tab. 65: Structure de menu Fonction

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

11 Configuration avec communication IO-Link

Risque de blessures ou de dommages matériels lors de travaux sur l'appareil ou l'installation.

- Avant toute intervention sur l'appareil ou l'installation, lire et respecter le chapitre Sécurité [▶ 9].

11.1 Connecter l'IO-Link Device

L'appareil avec interface IO-Link est connecté à un maître IO-Link pour l'échange de données de process, de paramètres, d'informations de diagnostic et de messages d'état.

Composants nécessaires :

- Device Description File de l'appareil (IODD, fichier de description de l'appareil)
- Maître IO-Link
- Câble standard IO-Link : M12, 4 ou 5 pôles non blindé, codage A (pas de câble büS)

Les fichiers de mise en service requis et la description des paramètres de l'appareil, tels que les données de sortie et d'entrée, le format des données, le volume de données et la vitesse de transmission prise en charge, sont disponibles sur Internet.

Téléchargement sous :
/ Type xxxx / Logiciel / Fichiers de description de l'appareil

- Télécharger l'IODD et, si nécessaire, décompresser le fichier ZIP.
- Démarrer le maître IO-Link.
- Mettre à jour le catalogue des appareils (importer l'IODD).
- Créer un nouveau projet.
- Établir une connexion.
- Configurer extraire, surveiller, l'appareil, etc.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

12 Configuration avec l'interface AS

12.1 Certification

L'appareil est certifié selon la spécification de l'Interface AS version 3.0. Rev. 8.

Numéro de certificat : sur demande

12.2 Données de programmation

	S-7.A.E	S-7.A.7
Configuration E/A	0x7 (3 sorties + 4 entrées)	0x7 (4 sorties + 4 entrées)
Code ID	0xA	0xA
Code ID étendu 1	0x7	0x7
Code ID étendu 2	0xE	0x7

Tab. 66: Données de programmation

Affectation de bits

Bit de données	D3	D2	D1	D0
Entrée	Non affecté	Non affecté	Position S2 : 0 position finale non atteinte 1 position finale atteinte	Position S1 : 0 position finale non atteinte 1 position finale atteinte
Sortie	Localisation LED[13] : 0 inactif 1 actif	Non affecté	Non affecté	Vanne pilote V1 course principale : 0 OFF 1 ON

Bit de paramètre	P3	P2	P1	P0
Entrée	Non affecté	Non affecté	Non affecté	Non affecté
Sortie	Non affecté	Non affecté	Non affecté	Non affecté

13) Uniquement pour le profil S-7.A.7, pour le profil S-7.A.E, le bit de sortie D3 n'est pas affecté.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

13 Réglages usine

L'appareil est livré avec les réglages d'usine du firmware figurant ci-après.

Les réglages d'usine peuvent être modifiés à l'aide du Bürkert Communicator.

Pour la variante IO-Link, les réglages d'usine peuvent également être modifiés via l'interface de communication IO-Link.

Indicateur d'état

Mode fonctionnement NAMUR

L'indicateur d'état indique l'état de l'appareil et de ses périphériques selon la recommandation NAMUR 107 (NE 107).

S'il y a plusieurs messages, l'indicateur d'état prend toujours la couleur du message avec la priorité la plus élevée (rouge = panne = priorité la plus élevée).

Couleur	Code couleur	État du signal	Description
rouge	5	Défaillance	Un dysfonctionnement dans l'appareil ou son périphérique rend les signaux de sortie invalides.
orange	4	Vérification du fonctionnement	Travaux sur l'appareil, le fonctionnement en mode normal est par conséquent momentanément impossible.
jaune	3	Hors spécifications	Les conditions environnementales ou les conditions de process de l'appareil se situent en dehors de la plage spécifiée. Les diagnostics internes à l'appareil renvoient à des problèmes dans l'appareil ou relatifs aux propriétés du process.
bleu	2	Maintenance requise	L'appareil est en mode normal, cependant une fonction sera limitée sous peu. ▸ Effectuer la maintenance de l'appareil
vert	1	Diagnostic actif	L'appareil fonctionne en mode sans erreur, le diagnostic est actif.

Tab. 67: Indicateur d'état selon NE 107

Indicateur de position pour les positions de vanne

Position de vanne	Couleur	Mode d'éclairage
S1	Vert	Allumé en continu
S2	Jaune	Allumé en continu

Tab. 68: Réglage d'usine de l'indicateur de position

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Champs de retour du capteur de déplacement linéaire

Un champ de retour est la plage à l'intérieur de laquelle une position de vanne (par ex. S1) fait l'objet d'un message de retour.

Position de vanne	Réglage d'usine		Plage de réglage [mm]
	Champ de retour limite supérieure [mm]	Champ de retour limite inférieure [mm]	
S1	+3	-3	±0,5...±20
S2	+3	-3	±0,5...±20

Tab. 69: Réglage d'usine des champs de retour

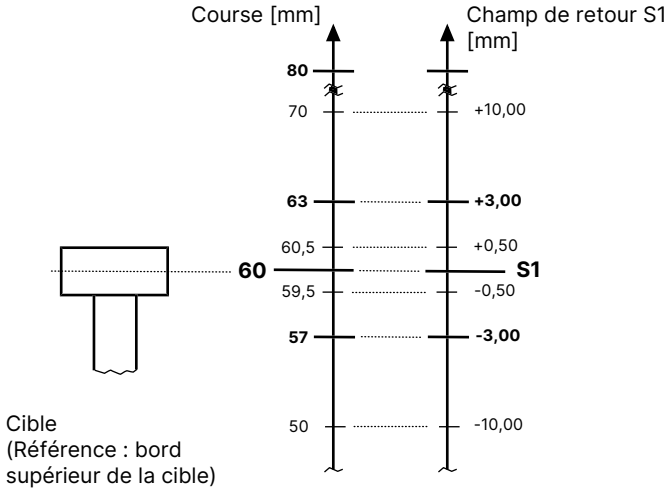


Fig. 46: Représentation schématique des champs de retour d'après l'exemple de la position de vanne S1

Champs de retour du capteur de déplacement rotatif

Position de vanne	Réglage d'usine		Plage de réglage [°]
	Champ de retour limite supérieure [°]	Champ de retour limite inférieure [°]	
S1	+10	-10	±2...±45
S2	+10	-10	±2...±45

Tab. 70: Réglage d'usine des champs de retour

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

14 Maintenance

Risque de blessures ou de dommages matériels lors de travaux sur l'appareil ou l'installation.

- Avant toute intervention sur l'appareil ou l'installation, lire et respecter le chapitre Sécurité [▶ 9].

Service après-vente et assistance

- Pour obtenir des informations complémentaires, des conseils techniques et de l'assistance, contactez le service clientèle Bürkert.

14.1 Nettoyage

REMARQUE !

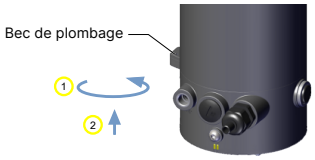
Prévention des dommages dus aux produits de nettoyage.

- Vérifier la compatibilité des produits de nettoyage avec les matériaux de l'appareil et les joints avant d'entreprendre le nettoyage.
- Respecter les indications du fabricant et les recommandations d'utilisation des produits de nettoyage.
- Pour éviter les charges électrostatiques, essuyer l'appareil uniquement avec un chiffon humide ou antistatique.
- Pour éviter les résidus des produits de nettoyage sur la surface et dans les cavités, rincer abondamment l'appareil à l'eau claire.

14.2 Remplacer la vanne pilote

Le module de vanne ne peut être remplacé qu'en tant qu'unité complète. Il n'est pas possible de remplacer des vannes pilotes individuelles.

Ouvrir l'appareil :



- Retirer le plombage, si le boîtier est sécurisé.

AVERTISSEMENT ! Altération de la protection IP en cas de manipulation non conforme

- Ne pas appliquer de force excessive pour ouvrir ou fermer (par ex. en donnant des coups).
- Tourner le capot de boîtier en plastique d'environ 1,5 cm dans le sens contraire des aiguilles d'une montre vu d'en haut et le retirer vers le haut.
- Ne pas salir les joints lors du stockage.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

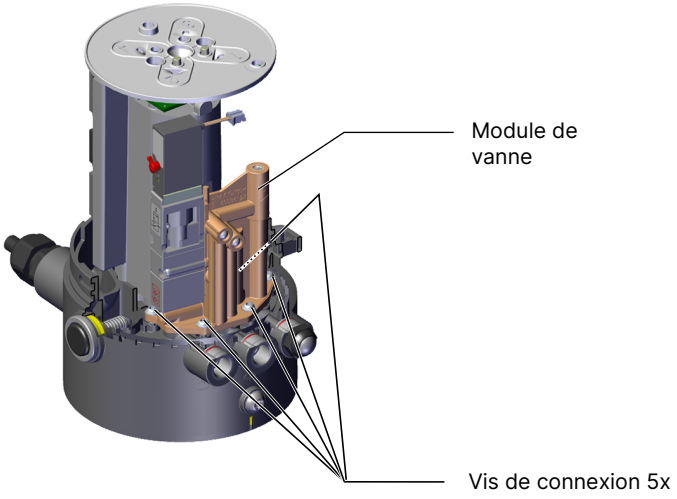
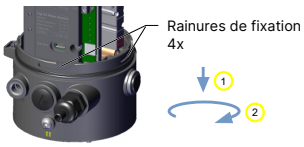


Fig. 47: Remplacer la vanne pilote

- **AVERTISSEMENT ! Couper la tension d'alimentation et la pression d'alimentation.**
- **REMARQUE ! Le démontage et le montage des vannes pilotes (module de vanne) doivent être effectués uniquement en position verticale, car il existe un risque que le clapet anti-retour tombe.**
- Marquer éventuellement les raccords électriques sur le circuit imprimé assemblé de façon à faciliter l'affectation lors de l'installation.
- Desserrer les raccords électriques.
- Desserrer les vis de connexion (T10) du module de vanne.
- Retirer le module de vanne et le remplacer par le lot de pièces de rechange.
- Lors de l'insertion du module de vanne, veiller à la fixation correcte et intégrale du joint profilé situé sur la face inférieure de chaque bride de vanne.
- Fixer le module de vanne : positionner les vis (T10) dans le pas de vis existant par rotation en sens inverse puis les visser en place avec un couple de serrage de 1 Nm.
- Remettre en place les raccords électriques. Respecter les indications figurant sur le circuit imprimé assemblé.

Fermer l'appareil :



- Le cas échéant, nettoyer le contour étanche et le joint, puis les graisser légèrement avec une graisse silicone.
- Placer le capot de boîtier en plastique sur la partie inférieure de sorte que les « becs » intérieurs se trouvent au-dessus des rainures de fixation et que les becs de plombage soient presque superposés. Enfoncer le capot de boîtier entièrement par-dessus le joint de la partie inférieure.
- Tourner le capot de boîtier d'env. 1,5 cm dans le sens des aiguilles d'une montre (ou jusqu'à ce que les becs de plombage soient superposés).
- Le cas échéant, poser un plombage pour éviter une ouverture sans outils.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

14.3 Activités de maintenance

Les réglages et fonctions suivants facilitent la maintenance :

- Régler les fonctions de maintenance [▶ 122]
- Observer les valeurs de maintenance [▶ 123]
- Régler les valeurs et fonctions pertinentes pour la maintenance qui facilitent le remplacement des pièces d'usure [▶ 123]
- Verrouiller la commande locale de l'appareil (blocage de commande sur site) [▶ 109]
- Commuter manuellement la vanne pilote [▶ 109]
- État de marche MANUAL [▶ 114]
- MANUAL après redémarrage [▶ 115]

14.3.1 Régler les fonctions de maintenance dans le Bürkert Communicator

Le Bürkert Communicator permet d'activer et de régler les fonctions de maintenance suivantes :

Fonctions de maintenance supplémentaires qui peuvent être activées :

Nom de la fonction et description	Informations
SERVICE.TIME Tot. durée de fonctionnement Le temps de fonctionnement est un indicateur d'usure. Ce totalisateur permet de définir un intervalle d'entretien pour les pièces	Voir SERVICE.TIME : régler la durée de fonctionnement du totalisateur [▶ 104]
TRAVEL.ACCU Totalisateur distance parcourue La distance parcourue est un indicateur d'usure. Ce totalisateur permet de définir un intervalle d'entretien pour les pièces d'usure	Voir TRAVEL.ACCU : enregistrer la distance parcourue par le mouvement d'actionneur [▶ 105]
CYCLE.COUNTER Totalisateur cycles de vannes Le nombre de cycles de vanne est un indicateur d'usure. Ce totalisateur permet de définir un intervalle d'entretien pour les pièces d'usure	Voir CYCLE.COUNTER : régler les cycles de la vanne pilote du totalisateur [▶ 106]

Tab. 71: Fonctions de maintenance

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

14.3.2 Observer les valeurs de maintenance

Lorsque les fonctions de maintenance sont activées, les valeurs peuvent être affichées ensemble dans ce menu.

Menu ou fonction	Valeurs ou description	
Appareil		
> Tête de commande		
> Maintenance		
> Surveiller les valeurs utiles à la mainten		Ce menu contient toutes les valeurs pertinentes pour la maintenance
> Progression de SERVICE.TIME	Valeur en %	SERVICE.TIME Tot. durée de fonctionnement
> Progression de SERVICE.TIME	Valeur en unité de temps	SERVICE.TIME Tot. durée de fonctionnement
> Progression de TRAVEL.ACCU	Valeur en %	TRAVEL.ACCU Totalisateur distance parcourue
> Progression de TRAVEL.ACCU	Valeur en unité de longueur	TRAVEL.ACCU Totalisateur distance parcourue
> Progression de la vanne pilote 1CYCLE.COUNTER	Valeur en %	CYCLE.COUNTER Totalisateur cycles de vannes
> Progression de la vanne pilote 1CYCLE.COUNTER	Nombre	CYCLE.COUNTER Totalisateur cycles de vannes

Tab. 72: Structure de menu Fonction de maintenance

14.3.3 Régler les valeurs et fonctions pertinentes pour la maintenance qui facilitent le remplacement des pièces d'usure

Lorsqu'une pièce d'usure est remplacée, les menus **Optimiser les fonctions de maintenance** et **Optimiser les fonctions de maintenance** doivent être exécutés pour les fonctions SERVICE.TIME, TRAVEL.ACCU et CYCLE.COUNTER.

Les fonctions de soutien sont décrites dans ce chapitre.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Menu ou fonction	Valeurs ou description
Appareil	
> Tête de commande	
> Maintenance	
> Activités de remplacement des pièces d'usure	Ce menu contient toutes les activités nécessaires au remplacement des pièces d'usure
> Effectuer la maintenance	
> Optimiser les fonctions de maintenance	Évaluez la pièce d'usure : si le remplacement a été effectué au bon moment du point de vue de l'installation, vous n'avez rien à faire. Si le moment est trop précoce ou trop tardif, augmentez ou réduisez les intervalles de maintenance des totalisateurs
> Réinitialiser les valeurs de maintenance	Si vous avez remplacé une pièce d'usure, il est généralement utile de réinitialiser les valeurs de maintenance suivantes
> Optimiser les fonctions de diagnostic	Lors du remplacement de pièces d'usure, il peut être utile d'adapter les valeurs de diagnostic qui dépendent des pièces d'usure
> Réinitialiser les valeurs de diagnostic	Si vous avez remplacé une pièce d'usure, il est généralement utile de réinitialiser les valeurs de diagnostic suivantes
> Réapprendre l'appareil	Si vous avez remplacé une pièce d'usure, il est nécessaire de réapprendre les positions finales. Cela peut se faire avec TEACH.AUTO, TEACH.MANU ou TEACH.IN.OP
> Dernière date de maintenance	
> Dernière maintenance par	

Tab. 73: Structure de menu Fonction de maintenance

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Optimiser les fonctions de maintenance

Menu ou fonction	Valeurs ou description	
Appareil		
> Tête de commande		
> Maintenance		
> Activités de remplacement des pièces d'usure		Ce menu contient toutes les activités nécessaires au remplacement des pièces d'usure
> Optimiser les fonctions de maintenance		Évaluez la pièce d'usure : si le remplacement a été effectué au bon moment du point de vue de l'installation, vous n'avez rien à faire. Si le moment est trop précoce ou trop tardif, augmentez ou réduisez les intervalles de maintenance des totalisateurs
> Progression de SERVICE.TIME	Valeur en %	SERVICE.TIME Tot. durée de fonctionnement
> Progression de SERVICE.TIME	Valeur en unité de temps	SERVICE.TIME Tot. durée de fonctionnement
> Régler l'intervalle de SERVICE.TIME	Valeur en unité de temps	SERVICE.TIME Tot. durée de fonctionnement
> Progression de TRAVEL.ACCU	Valeur en %	TRAVEL.ACCU Totalisateur distance parcourue
> Progression de TRAVEL.ACCU	Valeur en unité de longueur	TRAVEL.ACCU Totalisateur distance parcourue
> Régler l'intervalle de TRAVEL.ACCU	Valeur en unité de longueur	TRAVEL.ACCU Totalisateur distance parcourue
> Progression de la vanne pilote 1CYCLE.COUNTER	Valeur en %	CYCLE.COUNTER Totalisateur cycles de vannes
> Progression de la vanne pilote 1CYCLE.COUNTER	Nombre	CYCLE.COUNTER Totalisateur cycles de vannes
> Intervalle de la vanne pilote 1 CYCLE.COUNTER	Nombre	CYCLE.COUNTER Totalisateur cycles de vannes

Tab. 74: Structure de menu Optimiser les fonctions de maintenance

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Réinitialiser les valeurs de maintenance

Menu ou fonction	Valeurs ou description	
Appareil		
> Tête de commande		
> Maintenance		
> Activités de remplacement des pièces d'usure		Ce menu contient toutes les activités nécessaires au remplacement des pièces d'usure
> Réinitialiser les valeurs de maintenance		Si vous avez remplacé une pièce d'usure, il est généralement utile de réinitialiser les valeurs de maintenance suivantes
> Réinitialiser les valeurs de maintenance	Un assistant démarre.	Réinitialisation des valeurs d'affichage de toutes les fonctions de maintenance, comme par exemple les valeurs des totalisateurs (pas de paramètres)
> Réinitialiser le totalisateur SERVICE.TIME	Un assistant démarre.	SERVICE.TIME Tot. durée de fonctionnement
> Réinitialiser le totalisateur TRAVEL.ACCU	Un assistant démarre.	TRAVEL.ACCU Totalisateur distance parcourue
> Réinitialiser tot. vanne p. 1 CYCLE.COUNTER	Un assistant démarre.	CYCLE.COUNTER Totalisateur cycles de vannes

Tab. 75: Structure de menu Réinitialiser les valeurs de maintenance

Optimiser les fonctions de diagnostic

Menu ou fonction	Valeurs ou description	
Appareil		
> Tête de commande		
> Maintenance		
> Activités de remplacement des pièces d'usure		Ce menu contient toutes les activités nécessaires au remplacement des pièces d'usure
> Optimiser les fonctions de diagnostic		Lors du remplacement de pièces d'usure, il peut être utile d'adapter les valeurs de diagnostic qui dépendent des pièces d'usure

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Menu ou fonction	Valeurs ou description
> Dernier temps vanne pilote 1 (de OFF à ON)	SWITCH.TIME Surveillance du temps de commu
> Limite de la vanne pilote 1 (de OFF à ON)	SWITCH.TIME Surveillance du temps de commu
> Dernier temps vanne pilote 1 (de ON à OFF)	SWITCH.TIME Surveillance du temps de commu
> Limite de la vanne pilote 1 (de ON à OFF)	SWITCH.TIME Surveillance du temps de commu
> Temps d'attente	SEAL.MONITOR Surveille pos. fermeture étanche
> Valeur limite position finale S1	SEAL.MONITOR Surveille pos. fermeture étanche
> Position finale S1 tolérance positive	SEAL.MONITOR Surveille pos. fermeture étanche
> Position finale S1 tolérance négative	SEAL.MONITOR Surveille pos. fermeture étanche
> Dernière valeur mesurée position finale S1	SEAL.MONITOR Surveille pos. fermeture étanche
> Valeur limite position finale S2	SEAL.MONITOR Surveille pos. fermeture étanche
> Position finale S2 tolérance positive	SEAL.MONITOR Surveille pos. fermeture étanche
> Position finale S2 tolérance négative	SEAL.MONITOR Surveille pos. fermeture étanche
> Dernière valeur mesurée position finale S2	SEAL.MONITOR Surveille pos. fermeture étanche

Tab. 76: Structure de menu Optimiser les fonctions de diagnostic

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Réinitialiser les valeurs de diagnostic

Menu ou fonction	Valeurs ou description	
Appareil		
> Tête de commande		
> Maintenance		
> Activités de remplacement des pièces d'usure		Ce menu contient toutes les activités nécessaires au remplacement des pièces d'usure
> Réinitialiser les valeurs de diagnostic		Si vous avez remplacé une pièce d'usure, il est généralement utile de réinitialiser les valeurs de diagnostic suivantes
> Réinitialiser les valeurs de diagnostic	Un assistant démarre.	Réinitialisation des valeurs d'affichage de toutes les fonctions de diagnostic, comme par exemple les dernières valeurs mesurées ou le nombre d'événements (pas de paramètres)
> Réinitialiser	Un assistant démarre.	RAPID.MOVE Suivi des mouvements rapides

Tab. 77: Structure de menu Réinitialiser les valeurs de diagnostic

Programmer l'appareil

Menu ou fonction	Valeurs ou description	
Appareil		
> Tête de commande		
> Maintenance		
> Activités de remplacement des pièces d'usure		Ce menu contient toutes les activités nécessaires au remplacement des pièces d'usure
> Réapprendre l'appareil		Si vous avez remplacé une pièce d'usure, il est nécessaire de réapprendre les positions finales. Cela peut se faire avec TEACH.AUTO, TEACH.MANU ou TEACH.IN.OP

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Menu ou fonction	Valeurs ou description	
> Démarrer la fonction Teach automatique 1	Un assistant démarre.	Apprentissage automatique de la course principale (position finale S1, position finale S2)
> Démarrer la fonction Teach automatique 2	Un assistant démarre.	Apprentissage automatique de la course principale inversée (position finale S2, position finale S1)
> Démarrer la fonction Teach manuelle 1	Un assistant démarre.	Apprentissage manuel de la position finale S1 (course principale)
> Démarrer la fonction Teach manuelle 2	Un assistant démarre.	Apprentissage manuel de la position finale S2 (course principale)
> Activer le démarrage auto. de Teach-In-Op		Apprentissage de la position finale en parallèle en mode normal

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Menu ou fonction	Valeurs ou description
> État	Erreur générale Distance entre les butées trop faible Position finale non stable TEACH.IN.OP annulée Interrupt due à une erreur de l'appareil Erreur due à la vanne pilote Erreur position finale S2 Erreur position finale S1 Dépassement du temps position finale S2 Dépassement du temps position finale S1 Annulation par l'utilisateur Réussite Prête Initialisation La position finale S1 est programmée La position finale S2 est programmée TEACH.IN.OP est exécuté
> Explication des états	Un assistant démarre.
> La position finale S1 est apprise (c. p.)	Non Oui
> La position finale S2 est apprise (c. p.)	Non Oui

Tab. 78: Structure de menu Programmer de nouveau l'appareil

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

14.4 Activités de diagnostic

Les réglages et fonctions suivants facilitent le diagnostic :

Nom de la fonction et description	Informations
Informations sur l'appareil	Voir Afficher les informations sur l'appareil [▶ 113]
Cette fonction affiche toutes les informations de l'appareil.	
État de marche actuel	Voir Afficher l'état de marche [▶ 109]
Cette fonction affiche l'état de marche actuel. Une explication est disponible dans le menu Explication des états de marche.	
Journal	Voir Afficher, supprimer ou enregistrer le journal [▶ 112]
Cette fonction permet d'afficher, de supprimer ou d'enregistrer tous les messages concernant l'appareil.	
Surveiller les valeurs utiles au diagnostic	Voir Observer les valeurs pertinentes pour le diagnostic [▶ 101]
Ce menu contient toutes les valeurs pertinentes pour le diagnostic	
Réinitialiser les valeurs de diagnostic	Voir Réinitialiser les valeurs de diagnostic [▶ 102]
Réinitialisation des valeurs d'affichage de toutes les fonctions de diagnostic, comme par exemple les dernières valeurs mesurées ou le nombre d'événements (pas de paramètres)	
Surveiller les valeurs utiles à la mainten	Voir Afficher, supprimer ou enregistrer le journal [▶ 123]
Ce menu contient toutes les valeurs pertinentes pour la maintenance	
Réinitialiser les valeurs de maintenance	Voir Réinitialiser les valeurs de maintenance [▶ 108]
Réinitialisation des valeurs d'affichage de toutes les fonctions de maintenance, comme par exemple les valeurs des totalisateurs (pas de paramètres)	
Reset les valeurs de la fonction Teach	Voir Réinitialiser les valeurs de la fonction Teach [▶ 87]
Réinitialisation des valeurs déterminées dans les fonctions Teach TEACH.AUTO, TEACH.MANU et TEACH.IN.OP	
Redémarrer l'appareil	Voir Redémarrer l'appareil [▶ 113]
Cette fonction redémarre l'appareil.	
Rétablir les paramètres d'usine de l'appareil	Voir Rétablir l'appareil sur paramètre d'usine [▶ 113]
Cette fonction réinitialise les réglages d'usine de l'appareil	

Tab. 79: Fonctions de maintenance

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

15 En cas de dérangement

Risque de blessures ou de dommages matériels lors de travaux sur l'appareil ou l'installation.

- Avant toute intervention sur l'appareil ou l'installation, lire et respecter le chapitre Sécurité [▶ 9].

Service après-vente et assistance

- Pour obtenir des informations complémentaires, des conseils techniques et de l'assistance, contactez le service clientèle Bürkert.

15.1 Activités de dépannage

Cette fonction permet d'effectuer des opérations de dépannage pour les différentes fonctions.

Niveau d'utilisateur : installateur

Menu ou fonction	Valeurs ou description
Appareil	
> Tête de commande	
> Diagnostic	
> Activités de correction des erreurs	Ce menu contient des activités permettant de résoudre les messages d'erreur
> Messages de TEACH	TEACH.AUTO Fonction Teach automatique; TEACH.MANU Fonction Teach manuelle; TEACH.IN.OP Apprentissage automatique en service
> Messages de TEMP.MONITOR	TEMP.MONITOR Suivi de la température
> Messages de VOLT.MONITOR	VOLT.MONITOR Suivi de la tens. d'alim
> Messages de SWITCH.CHECK	SWITCH.CHECK Surveillance de la commutation
> Messages de SWITCH.TIME	SWITCH.TIME Surveillance du temps de commu
> Messages de SEAL.MONITOR	SEAL.MONITOR Surveille pos. fermeture étanche
> Messages de RAPID.MOVE	RAPID.MOVE Suivi des mouvements rapides
> Messages de SERVICE.TIME	SERVICE.TIME Tot. durée de fonctionnement

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Menu ou fonction	Valeurs ou description	
> Messages de TRAVEL.ACCU		TRAVEL.ACCU Totalisateur distance parcourue
> Messages de CYCLE.COUNTER		CYCLE.COUNTER Totalisateur cycles de vannes
> Autres messages		

Tab. 80: Structure de menu

15.2 Absence de signal de retour

Cause	Solution
Réglage du capteur de déplacement (fonction Teach) non adapté à la position de la tige	▸ Effectuer ou répéter la fonction Teach, voir Fonction Teach : déterminer et enregistrer les positions finales [▸ 52]
Signaux de retour ou détecteur de proximité externe non raccordés ou mal raccordés	▸ Établir les connexions conformément à ce manuel d'utilisation pour la variante de tension ou de communication respective (affectation des broches ou des connecteurs).
La cible n'est pas montée sur la rallonge de tige de la vanne de process ou la cible est défectueuse	▸ Contrôler l'installation correcte de la cible et sa qualité. ▸ Vérifier si la cible correcte pour les actionneurs linéaires ou rotatifs est installée.

15.3 Le signal de retour « est perdu » pendant le fonctionnement de l'installation

Cause	Solution
Position dans la plage limite de la plage de retour, voir Réglages usine [▸ 118]	▸ Effectuer ou répéter la fonction Teach, voir Fonction Teach : déterminer et enregistrer les positions finales [▸ 52]
	▸ Vérifier l'alimentation en pression.
Contrôler les positions finales des vannes de process en cours de fonctionnement par rapport aux positions finales à l'état de veille de l'installation	▸ Agrandir la bande de tolérance de ces positions finales en conséquence (voir X.CONTROL : régler les paramètres de positionnement [▸ 85])

15.4 Impossible de commuter les sorties de vanne avec l'API

Cause	Solution
L'état de marche MANUAL est encore actif (commande manuelle électrique)	▸ Quitter l'état de marche manuel : passage à l'état de marche automatique

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

Cause	Solution
Commande manuelle mécanique sur l'électrovanne encore active	▸ Désactiver la commande manuelle mécanique sur l'électrovanne, voir Commuter manuellement la vanne pilote [▸ 66]

15.5 Le message d'erreur est signalé sur l'indicateur d'état

Cause	Solution
Différentes causes possibles	▸ Lire le message d'erreur via l'interface de service sur le Bürkert Communicator (voir chapitre 13.6)

15.6 Absence de fonctionnement ou mauvais fonctionnement des vannes de process

Cause	Solution
Absence de tension d'alimentation ou de communication de l'appareil	▸ Vérifier la tension d'alimentation et les paramètres de communication.
Absence d'alimentation pneumatique ou alimentation pneumatique insuffisante de l'appareil	▸ Vérifier l'alimentation en pression et assurer une alimentation suffisante.

15.7 Fonction erronée des vannes de process

Cause	Solution
Conduites de raccordement pneumatiques interverties	▸ Vérifier le raccord pneumatique correct de l'appareil à la vanne de process (schémas fluidiques, voir Raccorder pneumatiquement l'appareil [▸ 43])
Vanne pilote mal raccordée	▸ Vérifier le raccordement électrique correct des vannes pilotes.

15.8 Messages dans le Bürkert Communicator

Les messages sont affichés dans le Bürkert Communicator.

La fonction**Activités de correction des erreurs** peut aider à corriger une erreur : les causes, les mesures et les paramètres sont répertoriés ici. Voir Activités de dépannage [▸ 132].

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

15.9 Lire les erreurs à l'aide de Bürkert Communicator

15.9.1 Connecter l'appareil au Bürkert Communicator

Options pour connecter l'appareil au Communicator Bürkert :

- Avec la clé büS

Connexion avec la clé büS :

Composants nécessaires (voir accessoires) :

- Logiciel de communication : Bürkert Communicator pour PC
- Câble USB-C vers USB-A ou USB-C

Connecter l'appareil au Bürkert Communicator :

▸ Installer le Bürkert Communicator sur un PC.
Remarque : ne pas connecter l'appareil à l'ordinateur pendant l'installation.

▸ **REMARQUE ! Le raccord USB-C de l'ordinateur doit être isolé galvaniquement du bloc d'alimentation de l'appareil (utiliser l'alimentation par batterie de l'ordinateur ou un module de séparation USB).**
Établir la connexion entre l'appareil et le PC à l'aide du câble USB. Entrée maintenance USB-C sur l'appareil voir le chapitre suivant.

▸ Démarrer Bürkert Communicator.

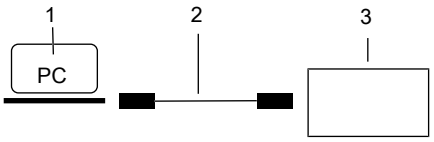


Fig. 48: Connexion

1 PC	2 Câble USB-A vers USB-C ou USB-C vers USB-C
3 Appareil	

Ajouter une interface :

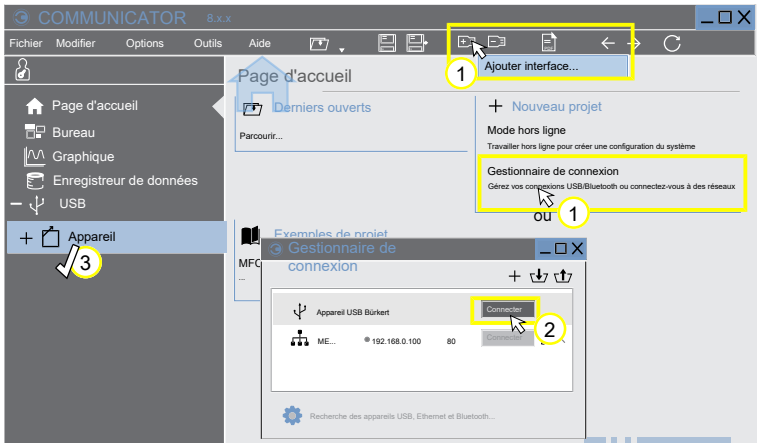


Fig. 49: Ajouter une interface

▸ 1. Ajouter interface... ou Gestionnaire de connexion

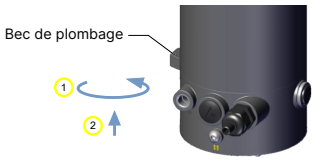
MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

▸ 2. Connecter

✓ 3. L'appareil est connecté au Bürkert Communicator et apparaît dans la zone de navigation.

15.9.2 Raccorder l'entrée maintenance USB-C

Ouvrir l'appareil :



▸ Retirer le plombage, si le boîtier est sécurisé.

AVERTISSEMENT ! Altération de la protection IP en cas de manipulation non conforme

▸ Ne pas appliquer de force excessive pour ouvrir ou fermer (par ex. en donnant des coups).

▸ Tourner le capot de boîtier en plastique d'environ 1,5 cm dans le sens contraire des aiguilles d'une montre vu d'en haut et le retirer vers le haut.

▸ Ne pas salir les joints lors du stockage.

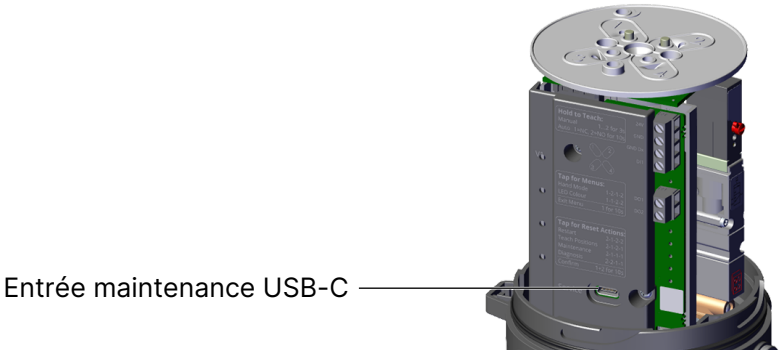


Fig. 50: Entrée maintenance USB-C

▸ Insérer le connecteur USB-C dans l'entrée maintenance USB-C.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

15.9.3 Lire les erreurs dans le Bürkert Communicator

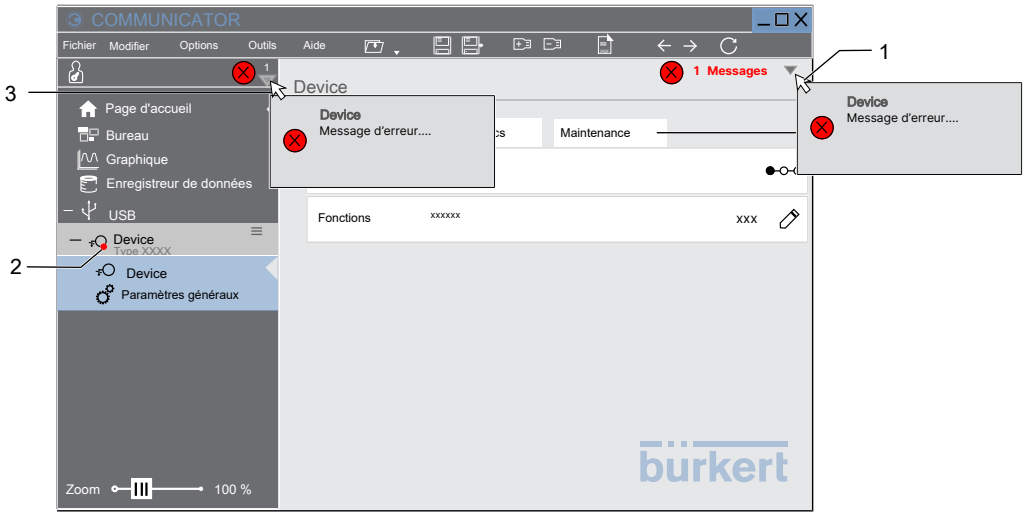


Fig. 51: Lire les erreurs

1	Pour afficher le message d'erreur : cliquer avec le bouton gauche de la souris sur l'icône	2	Message d'erreur sur cet appareil
3	Pour afficher le message d'erreur : cliquer avec le bouton gauche de la souris sur l'icône		

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

16 Pièces de rechange et accessoires

Risque de blessures, de dommages matériels dus à de mauvaises pièces.

- Utiliser uniquement des accessoires et des pièces de rechange d'origine du fabricant.

Commander les pièces directement dans notre eShop.

Service après-vente et assistance

- Pour obtenir des informations complémentaires, des conseils techniques et de l'assistance, contactez le service clientèle Bürkert.

16.1 Pièces de rechange

Article	Référence article
Kit électrovanne 3/2 voies 6524 pour type 8682	20131328
Kit module de vanne électrovanne 3/2 voies 6524 WWC + adaptateur + joint pour type 8682	20131330
Kit électrovanne 5/2 voies 6525 pour type 8682	20131332
Kit module de vanne électrovanne 5/2 voies 6525 WWH + adaptateur + joint pour type 8682	20131333
Cible pour capteur de déplacement linéaire	60038268
Cible pour capteur de déplacement rotatif	60038269
Kit du capot, plastique pour type 8682	20131541
Kit petites pièces (vis de fixation + joints) pour type 8682	20131540
Kit fond de boîtier (pièces de fond + joint + vis) pour type 8682	20117203
Kit fond de boîtier, flux d'air interne (pièces de fond + flux d'air + joint + vis) pour type 8682	20117205
Presse-étoupe M16x1,5 SW19 noir (plage de serrage 2...6 mm)	918563
Presse-étoupe M16x1,5 SW22 noir (plage de serrage 5...10 mm)	918343
Presse-étoupe M16x1,5 SW19 Ex noir (plage de serrage 2...6 mm)	920302
Presse-étoupe M16x1,5 SW22 Ex noir (plage de serrage 5...10 mm)	920228
Presse-étoupe M16x1,5 SW22 Ex bleu (plage de serrage 5...10 mm)	919495
Silencieux G1/8	775755
Câble, connecteur M12 droit, 4 pôles, codage A, 1 m	217572
Câble, connecteur M12 droit, 5 pôles, codage A, 1 m	60007945
Câble, connecteur M12 droit, 5 pôles, codage A, 0,3 m	759136

Tab. 81: Pièces de rechange

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

16.2 Accessoires

Article	Numéro d'article
Jeu de plombs en acier (protection contre l'ouverture sans outil), 20 pièces	257100
Raccord à vis enfichable en équerre pivotable G1/8, diamètre de 6 mm, laiton nickelé	780082

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

17 Démontage

Risque de blessures ou de dommages matériels lors de travaux sur l'appareil ou l'installation.

- Avant toute intervention sur l'appareil ou l'installation, lire et respecter le chapitre Sécurité [▶ 9].

Service après-vente et assistance

- Pour obtenir des informations complémentaires, des conseils techniques et de l'assistance, contactez le service clientèle Bürkert.

17.1 Démonter l'appareil

Désinstaller pneumatiquement l'appareil

- Couper l'alimentation en air comprimé et purger les conduites.
- Débrancher le raccord d'air de pilotage.
- Avec raccord d'évacuation d'air raccordé : débrancher le raccord d'évacuation d'air.
- Desserrer la connexion pneumatique à l'actionneur.

Désinstaller électriquement l'appareil

- Mettre l'appareil hors tension.

Appareils avec connecteur rond mâle

- Desserrer le connecteur rond mâle.

Appareils avec presse-étoupe :

- Ouvrir le boîtier.
- Désinstaller les raccords électriques sur le bornier.
- Fermer le boîtier.

Désinstaller mécaniquement l'appareil

- Desserrer les vis de fixation.
- Retirer l'appareil vers le haut.

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026

18 Logistique

18.1 Transport et stockage

- Transporter et stocker l'appareil à l'abri de l'humidité et des impuretés et dans son emballage d'origine.
- Éviter les rayons UV et la lumière directe du soleil.
- Protéger les raccords, si présents, des dommages en utilisant des capuchons de protection.
- Respecter la température de stockage admissible.

18.2 Retour

Aucun travail ou test ne sera effectué sur l'appareil tant qu'une déclaration de contamination valide n'aura pas été reçue.

- Avant de renvoyer un appareil d'occasion, se connecter au compte Bürkert et créer une demande de retour via Mes services.
  Si nécessaire, créer un compte avant de soumettre votre demande. Il est obligatoire de disposer d'un numéro de retour pour tous les appareils d'occasion.
- Remplir la déclaration de contamination et la joindre à l'envoi de retour.
- Réinstaller tous les capuchons et bouchons de protection d'origine avant l'expédition. Cela permet de protéger l'appareil contre la contamination et les dommages liés au transport.
- Emballer soigneusement l'appareil et indiquer clairement le numéro de retour sur le colis.

18.3 Élimination

Élimination écologique

- Respecter les réglementations nationales en matière d'élimination et d'environnement.
- Collecter séparément les appareils électriques et électroniques et les éliminer de manière spécifique.

Pour plus d'informations, rendez-vous sur country.burkert.com

MAN 1000716776 FR Version: B Status: RL (released | freigegeben) printed: 22.10.2026