

La gama de actuadores ROM y RBM ofrecen un funcionamiento silencioso y fiable para todo tipo de válvulas pequeñas de bolas y válvulas de mariposa, dampers y lamas de aireación. Están provistas de serie con dispositivo de autobloqueo, indicadores visuales locales y opciones de bloqueo manual además de una completa gama de voltajes.

## La RBM-2

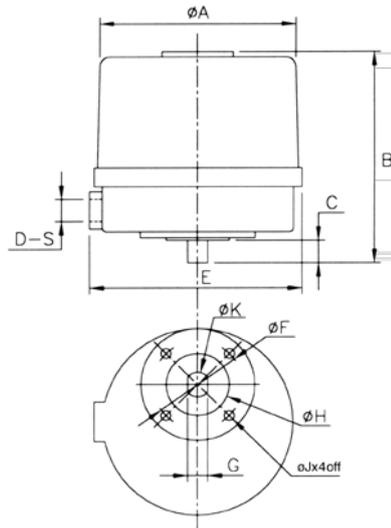
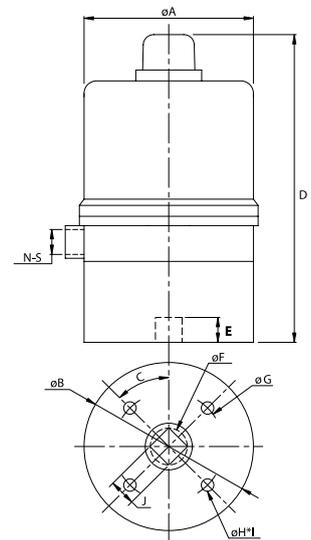


Tabla de dimensiones: Unidad: mm

A	B	C	D	E	F	G	H	J	K	S	Tipo brida
154	168	18	1	160	70	16	50	m8	20	1/2 NPT / m20	F07

## La ROM-A



\*Opción inserción de accionamiento:  
J=14, F=19

Tabla de dimensiones: Unidad: mm

A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N	S	Tipo brida
106	106	45°	198	16	24	70	m8	4	17	1	1/2 NPT / m20	F07			

## Datos mecánicos:

Modelo	T desplaz. 90° segundos		12/24V ac/cc	Peso kg	Bloqueo manual	Eje Transmisión mm	Par Nm / lbsft	Descripción base montaje en		
	50Hz	60Hz						ISO5211	imperial	
RBM-2	10	8	N/A	4,5	N/A	—	120 / 89	F07	o	FA07
ROM-A	24	20	24	3,0	N/A	17 / 14	50 / 37	F07	o	FA07

## Datos de prestaciones eléctricas:

### 12V/24V

Modelo N°.	Par (Nm)	Velocidad (seg / 90°)		Potencia Motor (W)	Veloc. motor (rpm)		12Vcc / ac (A)			24Vcc / ac (A)		
		50Hz	60Hz		12V	24V	Marcha	Inicio	Bloq	Marcha	Inicio	Bloq
ROM-A	50	24		10	6000	6000	0,5	3,0	3,0	0,7	0,8	1,4

### Monofásico

Modelo N°.	Par (Nm)	Velocidad (seg)		Motor Motor (W)	Veloc. motor (rpm)		110V (A)			220V (A)		
		50Hz	60Hz		50Hz	60Hz	Marcha	Inicio	Bloq	Marcha	Inicio	Bloq
RBM-2	120	10	8	40	1450	1720	1,3	3,0	1,8	0,5	1,5	0,9
ROM-A	50	24	20	10	3000	3600	0,5	1,5	0,6	0,3	1,0	0,5

### Trifásico

No aplicable a RBM-2 o ROM-A

## La ROM-1

\*Opción inserción de accionamiento:  
 (1) L=11, M=15  
 (2) L=9, M=12

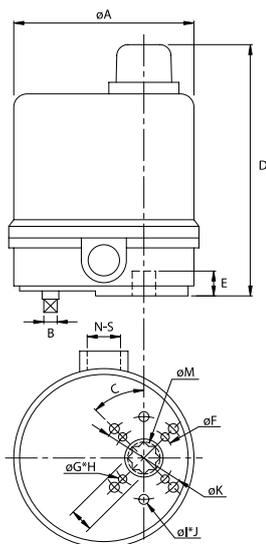


Tabla de dimensiones: Unidad: mm

A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L <sub>Max</sub>	M	N	S	Tipo brida
106	8	45°	151	15	36	m5	4	m6	6	50	14	19	1	1/2NPT/m20	F03 / F05

## La ROM-2 a 3

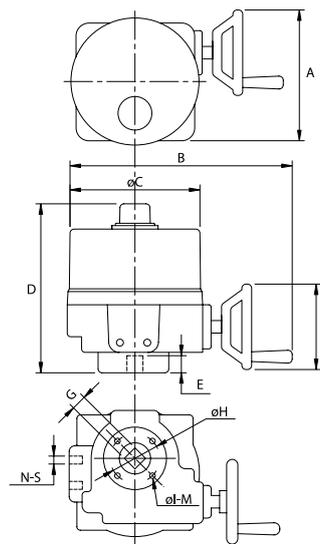


Tabla de dimensiones: Unidad: mm

A	B	C	D	E	F	G <sub>Max</sub>	H	I	M	N	S	Tipo brida
175	310	180	250	30	125	22	70	m8	4	2	1/2NPT/m20	F07

## Datos mecánicos:

Modelo	T desplaz. 90° segundos		12/24V ac/cc	Peso kg	Bloqueo manual	Eje Transmisión mm	Par Nm / lbsft	Descripción base montaje en	
	50Hz	60Hz						ISO5211	imperial
ROM-1	13	12	15	2,0	Palanca	14 / 11 / 9	35 / 26	F05 / F03	—
ROM-2	17	15	15	9,0	Volante	22	90 / 67	F07	o FA07
ROM-3	26	22	22	9,0	Volante	22	150 / 110	F07	o FA07

## Datos de prestaciones eléctricas:

12V/24V												
Modelo Nº.	Par (Nm)	Velocidad (seg / 90')		Potencia Motor (W)	Veloc. motor (rpm)		12Vcc / ac (A)			24Vcc / ac (A)		
		50Hz	60Hz		12V	24V	Marcha	Inicio	Bloq	Marcha	Inicio	Bloq
ROM-1	35	15	12	10	6000	6000	0,5	3,0	3,0	0,7	0,8	1,4
ROM-2	90	15	15	70	1800	1800	3,4	5,0	8,5	3,0	5,0	13,0
ROM-3	150	22	22	70	1800	1800	3,4	5,0	8,5	3,0	5,0	13,0

Monofásico												
Modelo Nº.	Par (Nm)	Velocidad (seg)		Motor Motor (W)	Veloc. motor (rpm)		110V (A)			220V (A)		
		50Hz	60Hz		50Hz	60Hz	Marcha	Inicio	Bloq	Marcha	Inicio	Bloq
ROM-1	35	13	12	10	3000	3600	0,5	1,5	0,6	0,3	1,0	0,5
ROM-2	90	17	15	40	1450	1720	1,0	3,0	1,8	0,5	1,5	0,9
ROM-3	150	26	22	40	1450	1720	1,0	3,0	1,8	0,5	1,5	0,9

Trifásico															
Modelo Nº.	Par (Nm)	Velocidad (seg)		Potencia Motor (W)	Veloc. motor (rpm)		220V-240V (A)			380V (A)			440V (A)		
		50Hz	60Hz		50Hz	60Hz	Marcha	Inicio	Bloq	Marcha	Inicio	Bloq	Marcha	Inicio	Bloq
ROM-2	90	17	15	40	1450	1720	0,6	1,8	1,1	0,3	1,0	0,7	0,4	1,3	0,7
ROM-3	150	26	22	40	1450	1720	0,6	1,8	1,1	0,3	1,0	0,7	0,4	1,3	0,7

## La ROM-4

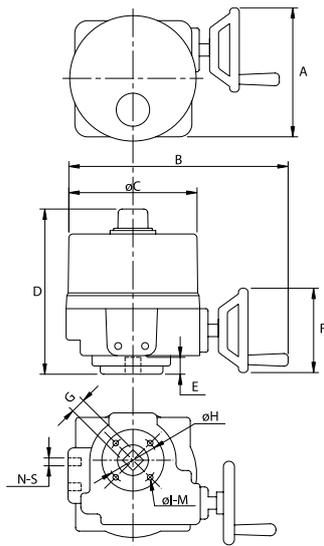


Tabla de dimensiones: Unidad: mm

A	B	C	D	E	F	G <sub>Max</sub>	H	I	M	N	S	Tipo brida
265	375	215	320	50	195	35	102	m10	4	2	1/2NPT / m20	F10

## Datos mecánicos:

Modelo	T desplaz. 90° segundos	12/24V	Peso	Bloqueo manual	Eje Transmisión	Par	Descripción base montaje en				
	50Hz	60Hz	kg		mm	Nm / lbsft	ISO5211	imperial			
ROM-4	18	16	17,5	Volante	35	400 / 295	F10	o	FA10		

## Datos de prestaciones eléctricas:

### 12V/24V

Modelo N°.	Par (Nm)	Velocidad (seg / 90°)		Potencia Motor (W)	Veloc. motor (rpm)		12Vcc / ac (A)			24Vcc / ac (A)		
		50Hz	60Hz		12V	24V	Marcha	Inicio	Bloq	Marcha	Inicio	Bloq
ROM-4	400	18	16	180	1800	1800	12,0	8,5	30,0	6,0	8,0	30,0

### Monofásico

Modelo N°.	Par (Nm)	Velocidad (seg)		Motor (W)	Veloc. motor (rpm)		110V (A)			220V (A)		
		50Hz	60Hz		50Hz	60Hz	Marcha	Inicio	Bloq	Marcha	Inicio	Bloq
ROM-4	400	18	16	120	1420	1720	1,3	3,1	3,6	0,6	1,5	1,8

### Trifásico

Modelo N°.	Par (Nm)	Velocidad (seg)		Potencia Motor (W)	Veloc. motor (rpm)		220V-240V (A)			380V (A)			440V (A)		
		50Hz	60Hz		50Hz	60Hz	Marcha	Inicio	Bloq	Marcha	Inicio	Bloq	Marcha	Inicio	Bloq
ROM-4	400	18	16	120	1450	1720	1,0	3,0	3,5	0,7	2,2	2,0	0,8	2,5	2,0

## Características:

### Carcasa

- Carcasas herméticas a prueba de polvo y agua IP 67 (NEMA 4, NEMA 4X).
- Material: Aleación de aluminio.
- Acabado: Recubrimiento de polvo seco.

### Motor

- Motor de inducción de ciclo extendido estándar Aislamiento Clase H para ROM-1 y ROM-A; Clase F para RBM-2 y ROM-2 a ROM-4.
- Protección térmica de motor integrada (135°C).

### Indicador de posición

- Todos los modelos poseen indicador continuo de posición en la cubierta superior del actuador.

### Bloqueo manual

- Diseño sin embrague, pudiendo realizar el funcionamiento manual sin palancas, embrague o freno si se produce corte del suministro.
- Mientras funcione el motor eléctrico no girará el bloqueo manual.

### Juego de engranajes

- El juego de engranajes de aleación de acero proporciona función autobloqueo para evitar el retroceso de la válvula.
- Los juegos de engranajes están lubricados en fábrica con lubricantes para altas temperaturas.

### Topes mecánicos

- Se suministran topes mecánicos ajustables externamente en los actuadores ROM-2, 3 y 4.

### Condiciones de funcionamiento

- Temperatura ambiente: -5°C a +60°C.
- Humedad: 30% a 95%.

### Otras opciones

- Calentador anticondensación.
- Finales de carrera adicionales.
- Potenciómetro (1K Ohm).
- Unidad de control local (local/remoto, on/off).
- Entradas de conducto 1/2" NPT o M20.
- Sensor de par ajustable.
- Transmisor de posición actual (señal 4-20mA).
- Controlador modulación.

### Certificados

- ISO 9001, CE, CSA.

### Acoplamientos

- El acoplamiento estándar es para ejes cuadrados. Otros acoplamientos como 2-planos están disponibles bajo pedido.

## Extras opcionales:

### Sensores de par

Sensores de par accionados por leva que proporcionan la protección contra sobrecargas (disponible en ROM-2, 3 y 4).

### Potenciómetro

Síncrono con eje de transmisión de salida para proporcionar una señal para el indicador de posición etc.

### Transmisor de posición actual

Trabaja conjuntamente con el potenciómetro y proporciona una señal de 4-20mA para indicación de posición.

### Unidad de control local

Conmutadores de selección Local / Remoto, conmutadores de selección Abrir/Cerrar (solamente disponible en ROM-2, 3 y 4).

### Calentador anti-condensación

Este calentador está disponible para todos los tamaños.

### Indicador de posición

El indicador de posición puede ser de 0-100% o una señal 4-20mA.

### Finales de carrera

Hay disponibles finales de carrera adicionales.

**rotork®**

Sede central de  
Rotork Controls Limited en UK  
tel Bath 01225 733200  
fax 01225 333467  
email mail@rotork.co.uk

Sede central de  
Rotork Controls Inc en USA  
tel Rochester (585) 328 1550  
fax (585) 328 5848  
email info@rotork.com



Rotork Controls Ltd, Bath, UK



Rotork Controls Inc, Rochester, USA

En nuestra página web  
**www.rotork.com** se encuentra  
disponible una lista completa de  
nuestra red comercial mundial.

Como parte de nuestro proceso de desarrollo continuo de producto, Rotork se reserva el derecho de realizar cualquier modificación en las especificaciones sin aviso previo alguno.

Los datos publicados son susceptibles de ser modificados. Para más información acerca

de la última versión, visite nuestra página web en [www.rotork.com](http://www.rotork.com)

El nombre Rotork es una marca registrada. Rotork reconoce todas las marcas registradas publicadas y producidas en el Reino Unido por Rotork Controls Limited.  
POWTG0606