FICHE TECHNIQUE

T 8310-2/7 FR

Servomoteurs pneumatiques 1000, 1400-120, 2800 et 2x 2800 cm²

Type 3271

Application

Servomoteurs linéaires, en particulier pour le montage sur les vannes SAMSON des séries 240, 250, 280, 290 et SMS

Surface du servomoteur **1000 à 2800 cm²**
Course nominale **jusqu'à 160 mm**



Fig. 1 : *Type 3271, 1000 cm²*

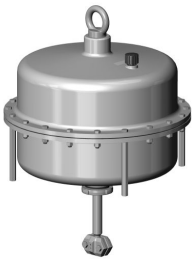


Fig. 2 : *Type 3271, 2800 cm²*

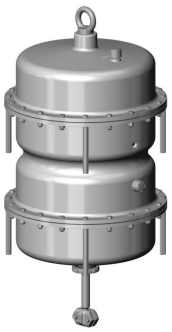


Fig. 4 : *Servomoteur tandem type 3271, 2x 2800 cm²*

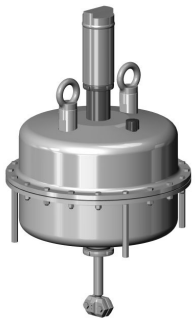


Fig. 3 : *Type 3271, 2800 cm², avec limite de course*

Caractéristiques

Le servomoteur pneumatique type 3271 est un servomoteur à membrane déroulante avec ressorts internes.

- Forces de réglage élevées à une vitesse de course élevée
- Frottement faible
- Diverses plages de pression nominale en fonction du nombre et de la précontrainte des ressorts
- Modification de la plage de pression nominale et inversion du sens d'action sans outillage spécial
  (également sur les exécutions à commande manuelle)
  (également sur les servomoteurs tandem)
- Températures de service admissibles de -60 à +90 °C
- Taraudage sur le couvercle supérieur pour le vissage d'un anneau de levage ou d'un crochet de levage

Pour une utilisation dans des circuits liés à la sécurité (SIL), un manuel de sécurité contenant les paramètres techniques de sécurité est disponible en option.

Exécutions

- **Type 3271 · Servomoteur pneumatique d'une surface de 1000, 1400-120 ou de 2800 cm²**
- **Type 3271 · Servomoteur tandem pneumatique d'une surface de 2x 2800 cm²**

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

Édition Mai 2026

– avec **limitation de course** (en option), réglage mécanique des positions minimale et maximale

Autres exécutions

– Exécutions pour d'**autres fluides** (par ex. eau) - sur demande
– **Commande manuelle latérale type 3273** · cf. fiche technique ▶ T 8312

Conception et fonctionnement

Les servomoteurs se composent pour l'essentiel des deux couvercles, d'une membrane déroulante avec assiette et de ressorts internes . Il est possible d'imbriquer les ressorts plusieurs fois les uns dans les autres.

La pression de commande p_{st} crée sur la surface du servomoteur A la force $F = p_{st} \cdot A$, qui est compensée par les ressorts. Le nombre et la précontrainte des ressorts du servomoteur déterminent la plage de pression nominale en fonction de la course nominale. La course H est proportionnelle à la pression de commande p_{st}. Le sens d'action de la tige de servomoteur dépend de la position de montage des ressorts et du raccord de pression de commande.

Le servomoteur type v1 est équipé d'une membrane clampée.

Les coquilles d'accouplement relient la tige du servomoteur à la tige de clapet d'une vanne.

La limitation de course réglable dont sont équipées certaines exécutions permet de réduire la course jusqu'à 50 % dans les deux sens d'action (tige entre ou sort) et de la fixer ainsi.

Les servomoteurs avec surface active de 1400-120 cm² sont équipés d'un dispositif anti-rotation.

Le servomoteur tandem (2x 2800 cm²) incorpore deux membranes couplées. La force de réglage ainsi créée correspond à deux fois celle d'un servomoteur simple (2800 cm²).

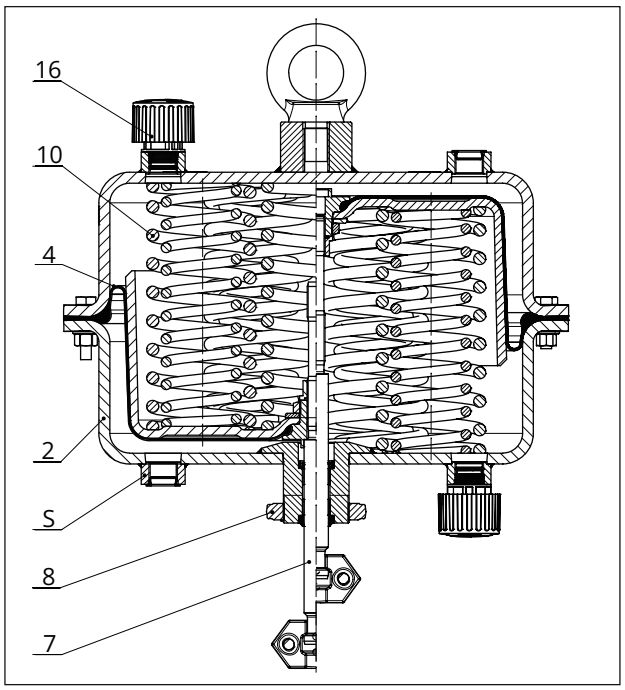


Fig. 5 : *Type 3271 avec surface 1000 cm²*

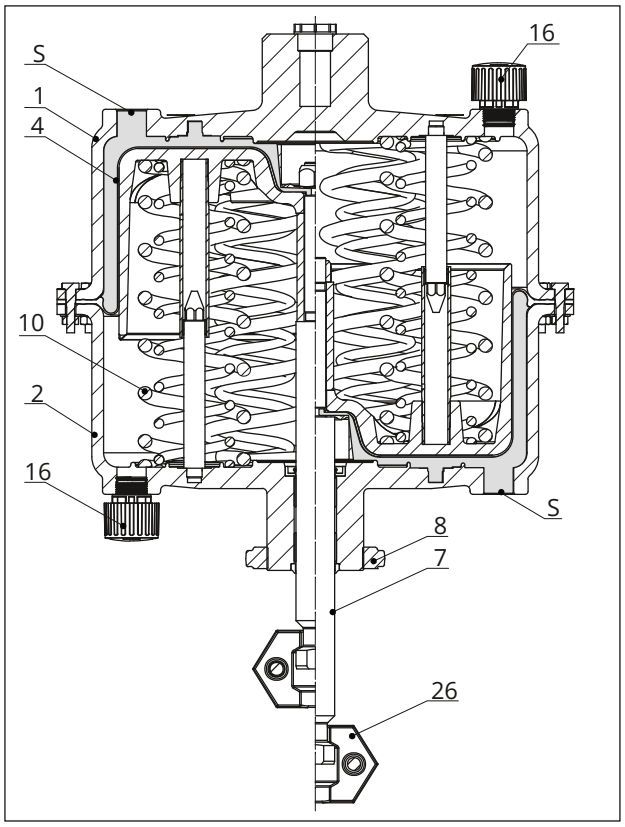


Fig. 6 : *Type 3271, exécution 1400-120 cm² avec taraudage sur le couvercle supérieur*

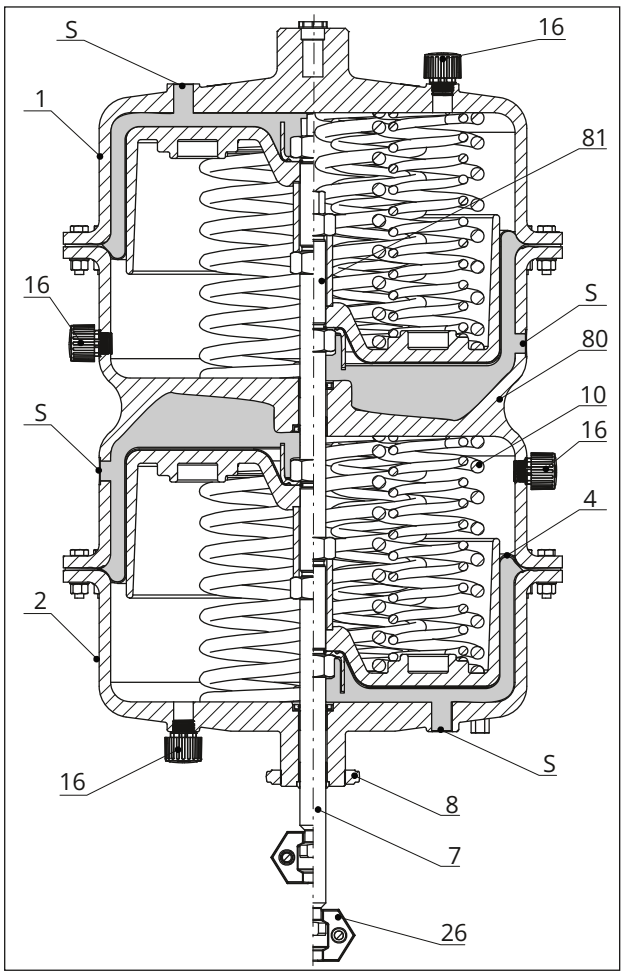


Fig. 7 : *Servomoteur tandem avec surface de 2x 2800 cm² et taraudage sur le couvercle supérieur*

Légende de la Fig. 5, Fig. 6, Fig. 7	
1	Couvercle supérieur
2	Couvercle inférieur
4	Membrane
7	Tige de servomoteur
8	Écrou crénelé
10	Ressorts
16	Évents
26	Accouplement
80	Couvercle (servomoteur tandem)
81	Tige de servomoteur (servomoteur tandem)
S	Raccord de pression de commande

Sens d'action

Les servomoteurs sont disponibles avec deux positions de sécurité :

- **Tige sort par manque d'air (TS) :** les ressorts déplacent la tige de servomoteur en position finale inférieure en cas de décompression de la membrane ou de coupure de l'alimentation d'air.
- **Tige entre par manque d'air (TE) :** les ressorts déplacent la tige de servomoteur à l'intérieur en cas de décompression de la membrane ou de coupure de l'alimentation d'air.

Fonction Tout ou Rien

Les servomoteurs pneumatiques type 3271 sont prévus pour une pression d'alimentation maximale de 6 bar.

Pour le sens d'action « Tige sort par manque d'air (TS) » et limitation de course, la pression d'alimentation ne doit pas dépasser de plus de 1,5 bar la valeur finale de la plage des ressorts.

Conformité

Les servomoteurs sont conformes EAC.

EAC

Tableau 1 : *Caractéristiques techniques*

Surface de servomoteur cm²		1000	1400-120	2800	2x 2800
Pression d'alim. max.		6 bar[1)]	6 bar[1)]	6 bar[1)]	6 bar[1)]
Températures ambiantes admissibles pour les matériaux de membrane	NBR	-35 à +90 °C[2)4)]	-35 à +90 °C[2)4)]	-35 à +90 °C[2)4)]	-35 à +90 °C[2)4)]
	PVMQ	-60 à +90 °C[4)]	-60 à +90 °C[4)]	-60 à +90 °C[4)]	-60 à +90 °C[4)]
Protection		IP54[5)]	IP54[5)]	IP54[5)]	IP54[5)]

1) Respecter les limitations de pression d'alimentation indiquées.

2) En fonction de commutation (fonctionnement Tout ou Rien), la température minimale est limitée à -20 °C.

4) Pour des températures inférieures à -20 °C, monter un évent selon la fiche technique ▶ AB 07.

5) Les servomoteurs pneumatiques ne constituent pas un danger nécessitant des protections décrites dans la norme EN 60529. La protection IP dépend des pièces de raccordement utilisées dans la partie sous pression et dans la chambre des ressorts. Il convient d'utiliser ici des pièces satisfaisant aux exigences requises (évent, accessoires tels que des électrovannes, positionneurs, etc.). L'évent utilisé par défaut permet d'atteindre la protection IP54, cf. ▶ AB 07. En fonction de la protection des accessoires, un servomoteur équipé d'un système d'inertage de la chambre des ressorts permet d'atteindre au mieux une protection IP 66.

Tableau 2 : *Matériaux*

Surface de servomoteur cm²	1000	1400-120	2800	2x 2800
Tige de servomoteur	Acier inox	Acier inox	Acier inox	Acier inox
Étanchéité de la tige de servomoteur	NBR	NBR	NBR	NBR
	EPDM	PVMQ	PVMQ	PVMQ
Corps et températures ambiantes associées	1.0982 S460 MC Tôle d'acier peinte Température ambiante ≥-60 °C	EN-GJS-400-18-LT[2)] Température ambiante de -20 à +90 °C[1)]	EN-GJS-400-18-LT[2)] Température ambiante de -20 à +90 °C[1)]	EN-GJS-400-18-LT[2)] Température ambiante de -20 à +90 °C[1)]
	–	1.5638/A352 LC3 Acier moulé peint Température ambiante ≥-60 °C	1.5638/A352 LC3 Acier moulé peint Température ambiante ≥-60 °C	1.5638/A352 LC3 Acier moulé peint Température ambiante ≥-60 °C

1) Températures plus basses sur demande

2) Sauf pour les membranes en PVMQ

Tableau 3 : *Variantes d'exécution*

Exécution	1000 cm²	1400-120 cm²	2800 cm²	2x 2800 cm²
Limitation de course, des deux côtés	•	•	•	•
Commande manuelle supplémentaire, 50 kN	•	–	–	–
Commande manuelle supplémentaire, 80 kN	•	•[1)]	•[1)] (max. 3 bar)	–
Commande manuelle supplémentaire, 150 kN	–	•	•	•
Fonction régulation	•	•	•	•
Fonctionnement tout ou rien	•	•	•	•

1) max. 60 mm

Tableau 4 : *Plage de pression nominale pour le sens d'action TS (Tige sort par manque d'air)*

Surface du servomoteur en cm^2	Volume balayé pour course nominale en dm^3	Volume mort en dm^3	Course nominale en mm	Course max. en mm[2)]	Nombre de ressorts	Plage de pression nominale en bar (plage de pression de commande pour course nominale)	Force des ressorts pour course 0 mm en kN[1)3)]	Force des ressorts pour course nominale en kN[3)]	Précontrainte supplémentaire des ressorts pour course nom. en %	Plage de fonct. précontrainte en %	Plage de fonct. pour précontrainte des ressorts en bar	Force des ressorts pour course de fonct. 0 mm en kN	Force des ressorts pour course de fonctionnement en kN
1000	6,4	6,1	60	80	6	0,4...2,0	4	20	25	25 %...125 % (= 100 %)	0,8...2,4	8	24
					9	0,6...3,0	6	30			1,2...3,6	12	36
					9	0,8...2,8	8	28			1,3...3,3	13	33
					10	1,0...3,2[6)]	10	32			1,5...3,7	15	37
					13	1,5...4,2[6)]	15	42			2,1...4,8	21	48
1400	16,6	4,7	120	130	3	0,4...1,2	5,6	16,8	0	–	–	–	–
					6	0,8...2,4	11,2	33,6			–	–	–
					9	1,0...3,0	14	42			–	–	–
					12	1,2...3,6	16,8	50,4			–	–	–
2800	33	16,5	120	160	3	0,2...1,0	5,6	28	25	25 %...125 % (= 100 %)	0,4...1,2	11,2	33,6
					6	0,4...2,0	11,2	56			0,8...2,4	22,4	67,2
					9	0,5...2,5	14	70			1,0...3,0	28	84
					12	0,6...3,0	16,8	84			1,2...3,6	33,6	100,8
					6	0,8...1,7	22,4	47,6			1,0...1,9	28	53,2
					9	0,9...2,2	25,2	61,6			1,2...2,5	33,6	70
					12	1,0...2,7	28,0	75,6			1,4...3,1	39,2	86,8
					6	1,1...2,3	30,8	64,4			1,4...2,6	39,2	72,8
					9	1,2...2,8	33,6	78,4			1,6...3,2	44,8	89,6
					12	1,3...3,3	36,4	92,4			1,8...3,8	50,4	106,4
2x 2800	66	33	120	160	6	0,2...1,0	11,2	56	25	25 %...125 % (= 100 %)	0,4...1,2	22,4	67,2
					12	0,4...2,0	22,4	112			0,8...2,4	44,8	134,4
					18	0,5...2,5	28	140			1,0...3,0	56	168
					24	0,6...3,0	33,6	168			1,2...3,6	67,2	201,6
					12	0,8...1,7	44,8	95,2			1,0...1,9	56	106,4
					18	0,9...2,2	50,4	123,2			1,2...2,5	67,2	140
					24	1,0...2,7	56,0	151,2			1,4...3,1	78,4	173,6
					12	1,1...2,3	61,6	128,8			1,4...2,6	78,4	145,6
					18	1,2...2,8	67,2	156,8			1,6...3,2	89,6	179,2
					24	1,3...3,3	72,8	184,8			1,8...3,8	100,8	212,8

1) Basé sur la valeur initiale de la plage de pression nominale. La course zéro n'est pas prise en compte.

2) Course zéro selon le tableau « Dimensions » en fonction de la position de sécurité

3) Les forces mentionnées se réfèrent à la plage de pression nominale.

6) Non disponible avec sens d'action tige de servomoteur entre par ressort (TE)

Tableau 5 : *Plage de pression nominale pour le sens d'action TE (Tige entre par manque d'air)*

Surface du servomoteur en cm²	Course nominale en mm	Course max. en mm[1)2)]	Plage de pression nominale en bar (plage de pression de commande pour course nominale)	Force de réglage en kN[3)] pour course nominale et pression d'alimentation en bar de					Plage de fonct. en % pour course max.	Plage de pression nominale en bar (Plage de pression de commande pour course max. (125 %))	Force de réglage en kN[3)] pour course max. (125 %) et pression d'alimentation en bar de				
				2,0	3,0	4,0	5,0	6,0			2,0	3,0	4,0	5,0	6,0
1000	60	80	0,4...2,0	–	10	20	30	–	0 %...125 % (= 125 %)	0,4...2,4	–	6	16	26	36
			0,6...3,0	–	–	10	20	30		0,6...3,6	–	–	4	14	24
			0,8...2,8	–	2	12	22	–		0,8...3,3	–	–	7	17	27
1400	120	130	0,4...1,2	11,2	25,2	39,2	53,2	67,2	–	–	–	–	–	–	–
			0,8...2,4	–	8,4	22,4	36,4	50,4			–	–	–	–	–
			1,0...3,0	–	–	14	28	42			–	–	–	–	–
			1,2...3,6	–	–	5,6	19,6	33,6			–	–	–	–	–
2800	120	160	0,2...1,0	28	56	84	112	140	0 %...125 % (= 125 %)	0,2...1,2	22,4	50,4	78,4	106,4	134,4
			0,4...2,0	–	28	56	84	112		0,4...2,4	–	16,8	44,8	72,8	100,8
			0,5...2,5	–	14	42	70	98		0,5...3,0	–	–	28	56	84
			0,6...3,0	–	–	28	56	84		0,6...3,6	–	–	11,2	39,2	67,2
			0,8...1,7	8,4	36,4	64,4	92,4	120,4		0,8...1,9	–	30,8	58,8	86,8	114,8
			0,9...2,2	–	22,4	50,4	78,4	106,4		0,9...2,5	–	14	42	70	98
			1,0...2,7	–	8,4	36,4	64,4	92,4		1,0...3,1	–	–	25,2	53,2	81,2
			1,1...2,3	–	19,6	47,6	75,6	104		1,1...2,6	–	11,2	39,2	67,2	95,2
			1,2...2,8	–	5,6	33,6	61,6	89,6		1,2...3,2	–	–	22,4	50,4	78,4
			1,3...3,3	–	–	19,6	47,6	75,6		1,3...3,8	–	–	5,6	33,6	61,6
2x 2800	120	160	0,2...1,0	56	112	168	224	280	0 %...125 % (= 125 %)	0,2...1,2	44,8	100,8	156,8	212,8	268,8
			0,4...2,0	–	56	112	168	224		0,4...2,4	–	33,6	89,6	145,6	201,6
			0,5...2,5	–	28	84	140	196		0,5...3,0	–	–	56	112	168
			0,6...3,0	–	–	56	112	168		0,6...3,6	–	–	22,4	78,4	134,4
			0,8...1,7	16,8	74,8	128,8	184,8	240,8		0,8...1,9	–	61,6	117,6	173,6	229,6
			0,9...2,2	–	44,8	100,8	156,8	212,8		0,9...2,5	–	28	84	140	196
			1,0...2,7	–	16,8	72,8	128,8	184,8		1,0...3,1	–	–	50,4	106,4	162,4
			1,1...2,3	–	39,2	95,2	151,2	208		1,1...2,6	–	22,4	78,4	134,4	190,4
			1,2...2,8	–	11,2	67,2	123,2	179,2		1,2...3,2	–	–	44,8	100,8	156,8
			1,3...3,3	–	–	39,2	95,2	151,2		1,3...3,8	–	–	11,2	67,2	123,2

1) Basé sur la valeur initiale de la plage de pression nominale. La course zéro n'est pas prise en compte.

2) Course zéro selon le tableau « Dimensions » en fonction de la position de sécurité

3) Les forces mentionnées se réfèrent à la plage de pression nominale.

Tableau 6 : *Dimensions[1)] en mm type 3271*

Surface du servomoteur en cm²		1000	1400-120	2800	2 x 2800
Hauteur	H[2)]	313	–	–	–
	H'	267	470	585	1085
	Ha	19	–	–	–
	$H4_{Nominal}$TS	165	285	315	315
	$H4_{max}$TS	169	288	325	325
	$H4_{max}$TE	185	315	355	355
	H6	54	85	85	85
	H7[3)]	90	128	128	128
Limitation de course	$H8_{max}$	220	500	500	500
Diamètre	ØD	462	534	770	770
	ØD2	22	40	40	40
Ød (Filetage)		M60 x 1,5	M100 x 2	M100 x 2	M100 x 2

Surface du servomoteur en cm²		1000	1400-120	2800	2 x 2800
Raccordement (a au choix)	a	G ¾	G 1	G 1	G 1
		¾ NPT	1 NPT	1 NPT	1 NPT

1) Les dimensions indiquées sont des valeurs maximales de conception déterminées théoriquement d'une variante standard spécifique et ne représentent pas toutes les situations d'application possibles de l'appareil. Les valeurs réelles de chaque appareil peuvent varier en fonction de la configuration et de l'application.

2) Pour les exécutions avec l'anneau de levage soudé directement sur le couvercle supérieur, H' et H sont identiques et la valeur H' s'applique.

3) Hauteur de l'anneau de levage selon DIN 580. La hauteur du crochet de levage peut varier.

Plans cotés

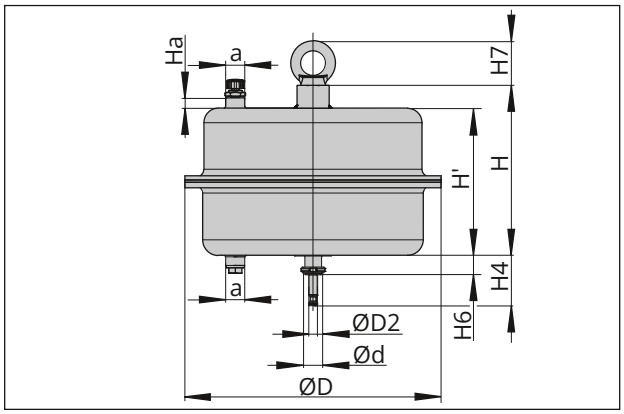


Fig. 8 : *Type 3271 avec surface de 1000 cm²*

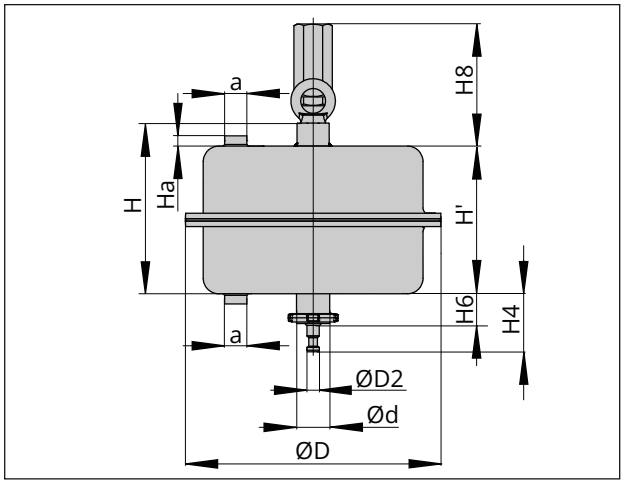


Fig. 9 : *Surface du servomoteur 1000 cm², avec limitation de course réglable*

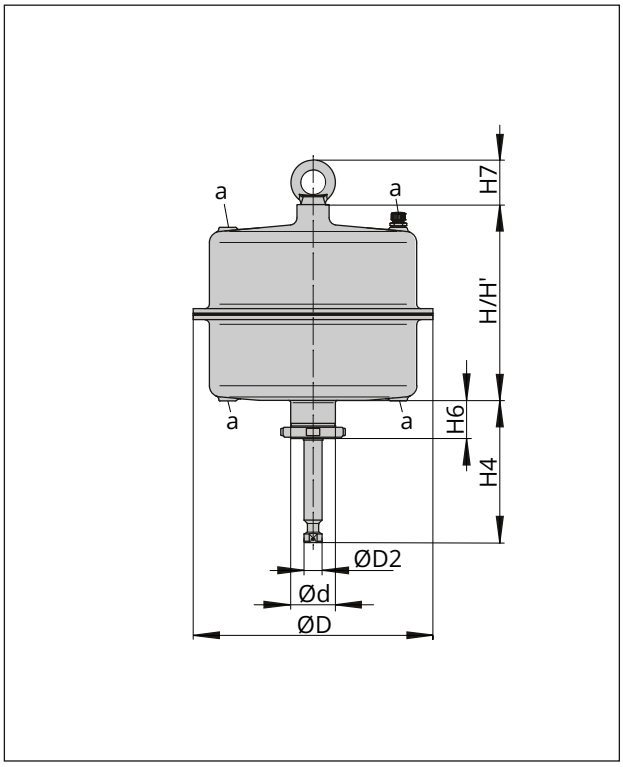


Fig. 10 : *Type 3271 avec surface de 1400-120 cm²*

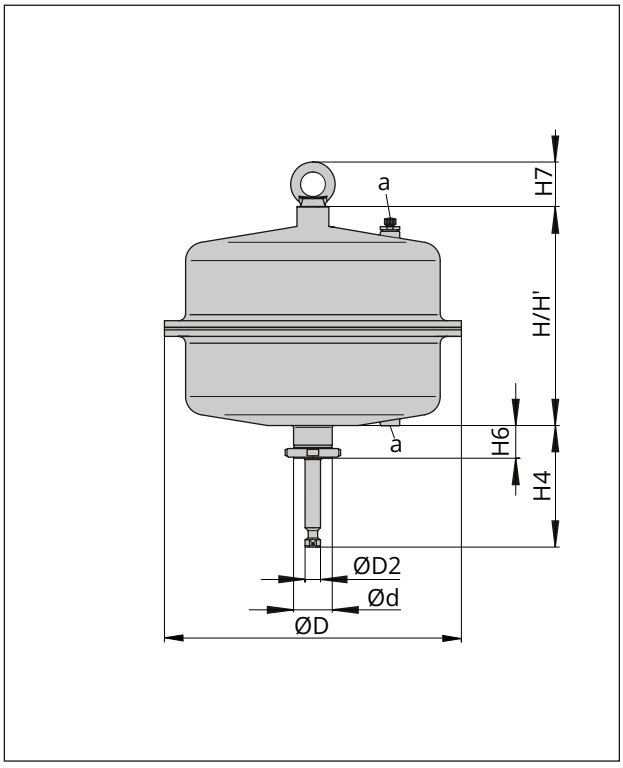


Fig. 11 : *Type 3271 avec surface de 2800 cm²*

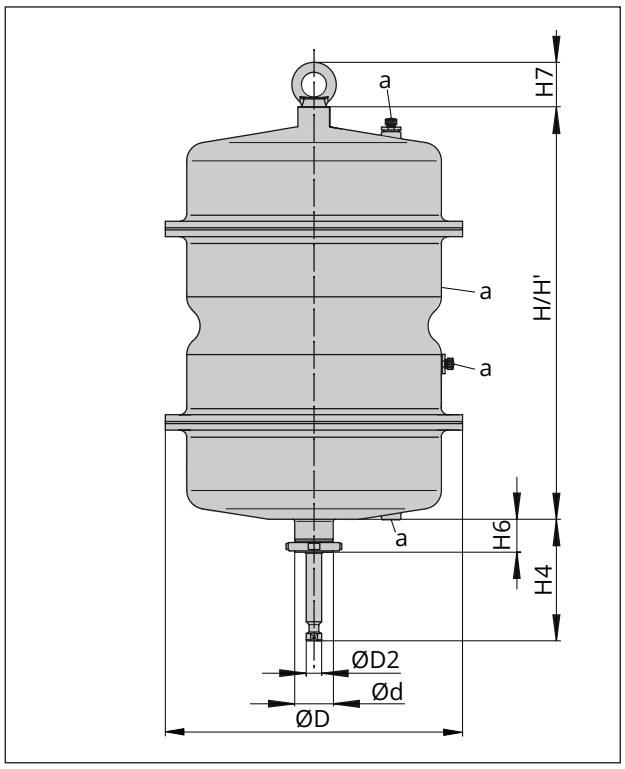


Fig. 12 : *Type 3271 comme servomoteur Tandem*

Tableau 7 : *Poids[1] servomoteurs pneumatiques type 3271*

Servomoteur type	Surface du servomoteur cm²		1000	1400-120	2800	2 x 2800
3271	sans commande manuelle	kg	80	175	450	950
3271	avec commande manuelle	kg	180	300[2]/ 425[3]	575[2]/ 700[3]	*)

*) Sur demande

1) Les poids indiqués correspondent à une variante standard spécifique de l'appareil. Le poids des appareils entièrement configurés peut varier en fonction du modèle (matériau, nombre de ressorts, etc.).

2) Commande manuelle latérale jusqu'à une course de 80 mm

3) Commande manuelle latérale pour une course supérieure à 80 mm

Accessoires

Crochet de levage

Les servomoteurs pneumatiques ayant une surface > 355v2 cm² sont équipés d'un couvercle supérieur taraudé dans lequel il est possible de visser un anneau ou un crochet de levage. L'anneau de levage est prévu pour soulever le servomoteur verticalement ; il est compris dans la livraison. Le crochet de levage sert à mettre la vanne en position verticale et à soulever le servomoteur sans vanne. Le crochet de levage peut être commandé en tant qu'accessoire.

Surface du servomoteur en cm²	N° matériau	
	Anneau de levage (DIN 580)	Crochet de levage
1400-120 2800 2x 2800	8325-1101	8442-1019
1000	8325-0135	8442-1018

Liaison série pour la détection de course (asservissement) selon DIN EN 60534-6-1

Il est possible de raccorder différents accessoires sur les vannes de régulation modulaires SAMSON selon la norme DIN EN 60534-6-1 et les recommandations NAMUR, cf. documentation de la vanne correspondante. La liaison série correspondante pour la détection de course est comprise dans la livraison pour les servomoteurs SAMSON suivants :

- Type 3271 avec surface 1000 cm²
- Type 3271 avec surface 1400-120 cm²

– Type 3271 avec surface 2800 cm²
– Type 3271 avec surface 2x 2800 cm²

Vue d'ensemble de la documentation relative aux servomoteurs pneumatiques type 3271 et type 3277

Type d'appareil	Surface du servomoteur en cm²	Fiche technique		Notice de montage et de mise en service
		Gamme générale d'équipements	Gamme d'équipements SAM001[1]	
Servomoteurs pneumatiques type 3271 · type 3277	120	▶ T 8310-1/4/5/6	▶ T 8310-11/14/15/16	▶ EB 8310-1
	350			▶ EB 8310-6
	175v2 · 350v2 · 750v2			▶ EB 8310-5
	355v2			▶ EB 8310-4
Servomoteur pneumatique type 3271	1000 · 1250v2	▶ T 8310-2/7	▶ T 8310-12	▶ EB 8310-2
	1400-120 · 2800 · 2x 2800		–	▶ EB 8310-7
	1400-60	▶ T 8310-3	▶ T 8310-13	▶ EB 8310-3
	1400-250	▶ T 8310-8	–	▶ EB 8310-8

[1] Avec la norme du client SAM001, SAMSON propose des appareils conformes à la recommandation NAMUR NE 53. En s'inscrivant à ▶ NE53-Newsletter, les utilisateurs de ces appareils sont automatiquement informés des modifications matérielles et logicielles. Les servomoteurs pneumatiques type 3271 et type 3277 avec la norme SAM001 sont regroupés dans des fiches techniques distinctes.

Notice récapitulative pour les vannes de régulation

▶ T 8000-1

Texte de commande

Type de servomoteur	3271
Surface du servomoteur	… cm²
Course	… mm
En option	Limitation de course Servomoteur tandem
Plage de pression nominale	… bar
Sens d'action	Tige sort par manque d'air (TS) Tige entre par manque d'air (TE)
Raccord de pression de commande	G …/… NPT
Matériaux du corps	cf. Tab. 2
Membrane déroulante	NBR PVMQ

2026-11-03 | French/Français | 4000409510 | 1.6