

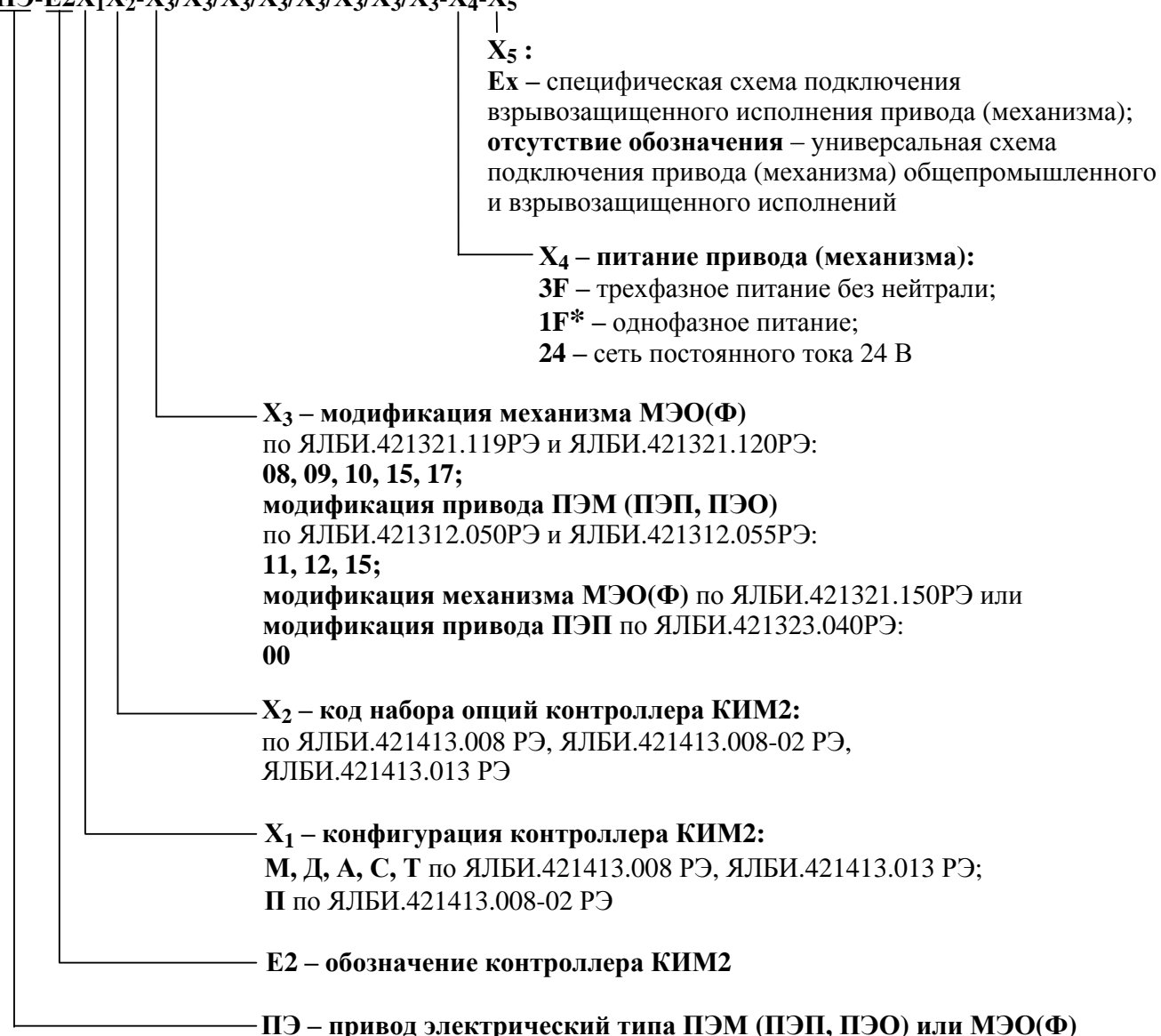
**СХЕМЫ ПОДКЛЮЧЕНИЯ ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНЫХ ПРИВОДОВ И  
МЕХАНИЗМОВ С КОНТРОЛЛЕРОМ КИМ2  
ЯЛБИ.420006.011Д**

Настоящие схемы подключения интеллектуальных приводов и механизмов с контроллером КИМ2 (далее – схема подключения) распространяются на приводы и механизмы производства АО "АБС ЗЭиМ Автоматизация" общепромышленного и взрывозащищенного исполнений, в состав которых входят контроллеры исполнительного механизма КИМ2 ЯЛБИ.421413.006, ЯЛБИ.421413.008, ЯЛБИ.421413.010, ЯЛБИ.421413.012, ЯЛБИ.421413.013.

Обозначение схемы подключения и соответствующее ему обозначение документа приведено в таблице 1 – для схем подключения с трехфазным питанием, в таблице 2 – для схем подключения с однофазным питанием, в таблице 3 – для схем подключения с контроллером конструктивного исполнения "1" с питанием 24 В, в таблице 4 – для схем подключения с контроллером конструктивного исполнения "14" с питанием 24 В.

Структура обозначения схемы подключения приведена на рисунке 1.

**ПЭ-Е2Х1Х2-Х3/Х3/Х3/Х3/Х3/Х3/Х3-Х4-Х5**



\* Ограниченный перечень приводов (механизмов).  
 Необходимо уточнение на предприятии-изготовителе.

Рисунок 1

Таблица 1 – Схемы подключения с трехфазным напряжением питания

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
<b>Дистанционное дискретное управление запорной арматурой</b>			
ПЭ-Е2М00-08/09/10/11/12/15/17/00-3F	Базовая конфигурация – код набора опций 00: - входные дискретные сигналы "ОТКРЫТЬ", "ЗАКРЫТЬ", "СТОП", "АВАРИЯ"; - выходные дискретные сигналы "ОТКРЫТО", "ЗАКРЫТО", "М1", "М2", "ГОТОВНОСТЬ", "НЕИСПРАВНОСТЬ"	ЯЛБИ.420006.011-00Д	11
ПЭ-Е2М14-08/09/10/11/12/15/17/00-3F	Дополнительные опции – код набора опций 14: - дискретные входы 220 В	ЯЛБИ.420006.011-68Д	79
<b>Дистанционное дискретное управление запорно-регулирующей арматурой с контролем положения по выходному аналоговому сигналу</b>			
ПЭ-Е2Д00-08/09/10/11/12/15/17/00-3F	Базовая конфигурация – код набора опций 00: - входные дискретные сигналы "ОТКРЫТЬ", "ЗАКРЫТЬ", "СТОП", "АВАРИЯ"; - выходные дискретные сигналы "ОТКРЫТО", "ЗАКРЫТО", "М1", "М2", "ГОТОВНОСТЬ", "НЕИСПРАВНОСТЬ"; - выходной аналоговый сигнал "ПОЛОЖЕНИЕ"	ЯЛБИ.420006.011-01Д	12
ПЭ-Е2Д02-08/09/10/11/12/15/17/00-3F	Дополнительные опции – код набора опций 02: - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е2Д08-08/09/10/11/12/15/17/00-3F	Дополнительные опции – код набора опций 08: - выходные дискретные сигналы "М3", "М4"; - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.011-02Д	13
ПЭ-Е2Д09-08/09/10/11/12/15/17/00-3F	Дополнительные опции – код набора опций 09: - выходные дискретные сигналы "М3", "М4"; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.011-03Д	14
ПЭ-Е2Д10-08/09/10/11/12/15/17/00-3F	Дополнительные опции – код набора опций 10: - вход резервного питания 24 В		
ПЭ-Е2Д11-08/09/10/11/12/15/17/00-3F	Дополнительные опции – код набора опций 11: - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.011-04Д	15
ПЭ-Е2Д14-08/09/10/11/12/15/17/00-3F	Дополнительные опции – код набора опций 14: - дискретные входы 220 В	ЯЛБИ.420006.011-69Д	80



Продолжение таблицы 1

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
<b>Дистанционное аналоговое или дискретное управление запорно-регулирующей арматурой с заданием положения и контролем положения по выходному аналоговому сигналу (ПОЗИЦИОНЕР)</b>			
ПЭ-Е2А00-08/09/10/11/12/15/17/00-3F	Базовая конфигурация – код набора опций 00: - входной аналоговый сигнал "ЗАДАНИЕ ПОЛОЖЕНИЯ"; - входные дискретные сигналы "ОТКРЫТЬ", "ЗАКРЫТЬ", "АВАРИЯ", "СТОП", "АктДУ"; - выходные дискретные сигналы "ОТКРЫТО", "ЗАКРЫТО", "М1", "М2", "ГОТОВНОСТЬ", "НЕИСПРАВНОСТЬ"; - выходной аналоговый сигнал "ПОЛОЖЕНИЕ"	ЯЛБИ.420006.011-05Д	16
ПЭ-Е2А02-08/09/10/11/12/15/17/00-3F	Дополнительные опции – код набора опций 02: - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е2А01-08/09/10/11/12/15/17/00-3F	Дополнительные опции – код набора опций 01: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)		
ПЭ-Е2А03-08/09/10/11/12/15/17/00-3F	Дополнительные опции – код набора опций 03: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.011-06Д	17
ПЭ-Е2А08-08/09/10/11/12/15/17/00-3F	Дополнительные опции – код набора опций 08: - выходные дискретные сигналы "М3", "М4"; - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.011-07Д	18
ПЭ-Е2А09-08/09/10/11/12/15/17/00-3F	Дополнительные опции – код набора опций 09: - выходные дискретные сигналы "М3", "М4"; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.011-08Д	19
ПЭ-Е2А10-08/09/10/11/12/15/17/00-3F	Дополнительные опции – код набора опций 10: - вход резервного питания 24 В		
ПЭ-Е2А11-08/09/10/11/12/15/17/00-3F	Дополнительные опции – код набора опций 11: - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.011-09Д	20
ПЭ-Е2А14-08/09/10/11/12/15/17/00-3F	Дополнительные опции – код набора опций 14: - дискретные входы 220 В	ЯЛБИ.420006.011-70Д	81
ПЭ-Е2А12-08/09/10/11/12/15/17/00-3F	Дополнительные опции – код набора опций 12: - интерфейс "RS-485-1" (протокол Modbus RTU); - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.011-36Д	47
ПЭ-Е2А15-08/09/10/11/12/15/17/00-3F	Дополнительные опции – код набора опций 15: - интерфейс "RS-485-1" (протокол Modbus RTU); - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"; - вход резервного питания 24 В	ЯЛБИ.420006.011-10Д	87



Акционерное Общество  
**АБС ЭЭИМ Автоматизация**

ЯЛБИ.420006.011Д

Продолжение таблицы 1

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
<b>Дистанционное управление запорно-регулирующей арматурой по цифровому интерфейсу RS-485</b>			
ПЭ-Е2С00-08/09/10/11/12/15/17/00-3F	Базовая конфигурация – код набора опций 00: - интерфейс "RS-485-1" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.011-10Д	21
ПЭ-Е2С02-08/09/10/11/12/15/17/00-3F	Дополнительные опции – код набора опций 02: - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е2С01-08/09/10/11/12/15/17/00-3F	Дополнительные опции – код набора опций 01: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.011-11Д	22
ПЭ-Е2С03-08/09/10/11/12/15/17/00-3F	Дополнительные опции – код набора опций 03: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е2С04-08/09/10/11/12/15/17/00-3F	Дополнительные опции – код набора опций 04: - интерфейс "Profibus-1"	ЯЛБИ.420006.011-12Д	23
ПЭ-Е2С05-08/09/10/11/12/15/17/00-3F	Дополнительные опции – код набора опций 05: - интерфейс "Profibus-1"; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е2С06-08/09/10/11/12/15/17/00-3F	Дополнительные опции – код набора опций 06: - интерфейс "Profibus-1"; - интерфейс "Profibus-2"	ЯЛБИ.420006.011-13Д	24
ПЭ-Е2С07-08/09/10/11/12/15/17/00-3F	Дополнительные опции – код набора опций 07: - интерфейс "Profibus-1"; - интерфейс "Profibus-2"; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е2С10-08/09/10/11/12/15/17/00-3F	Дополнительные опции – код набора опций 10: - вход резервного питания 24 В	ЯЛБИ.420006.011-14Д	25
ПЭ-Е2С11-08/09/10/11/12/15/17/00-3F	Дополнительные опции – код набора опций 11: - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е2С13-08/09/10/11/12/15/17/00-3F	Дополнительные опции – код набора опций 13: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.011-49Д	60



Продолжение таблицы 1

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
<b>Дистанционное управление запорно-регулирующей арматурой дискретными сигналами или по цифровому интерфейсу RS-485 с контролем положения по выходному аналоговому сигналу</b>			
ПЭ-Е2Т00-08/09/10/11/12/15/17/00-3F	Базовая конфигурация – код набора опций 00: - входные дискретные сигналы "ОТКРЫТЬ", "ЗАКРЫТЬ", "АВАРИЯ", "СТОП", "АктДУ"; - выходные дискретные сигналы "ОТКРЫТО", "ЗАКРЫТО", "М1", "М2", "ГОТОВНОСТЬ", "НЕИСПРАВНОСТЬ"; - выходной аналоговый сигнал "ПОЛОЖЕНИЕ"; - интерфейс "RS-485-1" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.011-15Д	26
ПЭ-Е2Т02-08/09/10/11/12/15/17/00-3F	Дополнительные опции – код набора опций 02: - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е2Т01-08/09/10/11/12/15/17/00-3F	Дополнительные опции – код набора опций 01: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.011-16Д	27
ПЭ-Е2Т03-08/09/10/11/12/15/17/00-3F	Дополнительные опции – код набора опций 03: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е2Т10-08/09/10/11/12/15/17/00-3F	Дополнительные опции – код набора опций 10: - вход резервного питания 24 В	ЯЛБИ.420006.011-17Д	28
ПЭ-Е2Т11-08/09/10/11/12/15/17/00-3F	Дополнительные опции – код набора опций 11: - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е2Т13-08/09/10/11/12/15/17/00-3F	Дополнительные опции – код набора опций 13: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.011-80Д	89
ПЭ-Е2Т14-08/09/10/11/12/15/17/00-3F	Дополнительные опции – код набора опций 14: - дискретные входы 220 В	ЯЛБИ.420006.011-72Д	81



Окончание таблицы 1

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
<b>Дистанционное управление приводом (механизмом), установленным на переключатель скважин многоходовой (ПСМ), дискретными сигналами</b>			
ПЭ-Е2П20-08/09/10/15-3F-Ех	Базовая конфигурация – код набора опций 20: - входные дискретные сигналы "ВПЕРЕД", "НАЗАД", "СТОП", "АктДУ"; - выходные дискретные сигналы "П1", "П2", "П4", "П8", "М1", "М2", "ГОТОВНОСТЬ", "НЕИСПРАВНОСТЬ"; - интерфейс "RS-485-1" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.011-53Д	64
<p><b>Примечания</b></p> <p>1 "М1", "М2", "М3", "М4" – многофункциональные программируемые дискретные выходы.</p> <p>2 Дискретные выходы "П1", "П2", "П4", "П8" определяют номер патрубка в двоичном коде: "П1" – бит 0, "П2" – бит 1, "П4" – бит 2, "П8" – бит 3.</p> <p>3 <b>Все конфигурации по умолчанию содержат в своем составе:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- бесконтактный реверсивный тиристорный пускатель;</li> <li>- абсолютный бесконтактный цифровой датчик положения;</li> <li>- электронный цифровой датчик момента (отсутствует в механизмах МЭО(Ф)-00 и приводах ПЭ-00);</li> <li>- символьный дисплей LED;</li> <li>- изолированный отсек с клеммной колодкой или разъемами для подключения кабелей питания и управления;</li> <li>- пульт местного управления (ПМУ) с местными кнопками для управления и настройки приводом и с трехпозиционным селектором (переключателем) "МЕСТ – 0 (настройка-выключено) – ДИСТ" с фиксацией во всех трех положениях;</li> <li>- внутренний гальванически развязанный нестабилизированный источник питания = 24 В, 50 мА для питания внешних цепей;</li> <li>- узел контроля токов и напряжения питающей сети;</li> <li>- терморегулируемый нагревательный элемент.</li> </ul>			



Таблица 2 – Схемы подключения с однофазным напряжением питания

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
<b>Дистанционное дискретное управление запорной арматурой</b>			
ПЭ-Е2М00-08/09/10/11/12/15/17/00-1F	Базовая конфигурация – код набора опций 00: - входные дискретные сигналы "ОТКРЫТЬ", "ЗАКРЫТЬ", "СТОП", "АВАРИЯ"; - выходные дискретные сигналы "ОТКРЫТО", "ЗАКРЫТО", "М1", "М2", "ГОТОВНОСТЬ", "НЕИСПРАВНОСТЬ"	ЯЛБИ.420006.011-18Д	29
ПЭ-Е2М14-08/09/10/11/12/15/17/00-1F	Дополнительные опции – код набора опций 14: - дискретные входы 220 В	ЯЛБИ.420006.011-73Д	83
<b>Дистанционное дискретное управление запорно-регулирующей арматурой с контролем положения по выходному аналоговому сигналу</b>			
ПЭ-Е2Д00-08/09/10/11/12/15/17/00-1F	Базовая конфигурация – код набора опций 00: - входные дискретные сигналы "ОТКРЫТЬ", "ЗАКРЫТЬ", "СТОП", "АВАРИЯ"; - выходные дискретные сигналы "ОТКРЫТО", "ЗАКРЫТО", "М1", "М2", "ГОТОВНОСТЬ", "НЕИСПРАВНОСТЬ"; - выходной аналоговый сигнал "ПОЛОЖЕНИЕ"	ЯЛБИ.420006.011-19Д	30
ПЭ-Е2Д02-08/09/10/11/12/15/17/00-1F	Дополнительные опции – код набора опций 02: - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е2Д08-08/09/10/11/12/15/17/00-1F	Дополнительные опции – код набора опций 08: - выходные дискретные сигналы "М3", "М4"; - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.011-20Д	31
ПЭ-Е2Д09-08/09/10/11/12/15/17/00-1F	Дополнительные опции – код набора опций 09: - выходные дискретные сигналы "М3", "М4"; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.011-21Д	32
ПЭ-Е2Д10-08/09/10/11/12/15/17/00-1F	Дополнительные опции – код набора опций 10: - вход резервного питания 24 В	ЯЛБИ.420006.011-22Д	33
ПЭ-Е2Д11-08/09/10/11/12/15/17/00-1F	Дополнительные опции – код набора опций 11: - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е2Д14-08/09/10/11/12/15/17/00-1F	Дополнительные опции – код набора опций 14: - дискретные входы 220 В	ЯЛБИ.420006.011-74Д	84





Продолжение таблицы 2

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
<b>Дистанционное аналоговое или дискретное управление запорно-регулирующей арматурой с заданием положения и контролем положения по выходному аналоговому сигналу (ПОЗИЦИОНЕР)</b>			
ПЭ-Е2А00-08/09/10/11/12/15/17/00-1F	Базовая конфигурация – код набора опций 00: - входной аналоговый сигнал "ЗАДАНИЕ ПОЛОЖЕНИЯ"; - входные дискретные сигналы "ОТКРЫТЬ", "ЗАКРЫТЬ", "АВАРИЯ", "СТОП", "АктДУ"; - выходные дискретные сигналы "ОТКРЫТО", "ЗАКРЫТО", "М1", "М2", "ГОТОВНОСТЬ", "НЕИСПРАВНОСТЬ"; - выходной аналоговый сигнал "ПОЛОЖЕНИЕ"	ЯЛБИ.420006.011-23Д	34
ПЭ-Е2А02-08/09/10/11/12/15/17/00-1F	Дополнительные опции – код набора опций 02: - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е2А01-08/09/10/11/12/15/17/00-1F	Дополнительные опции – код набора опций 01: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.011-24Д	35
ПЭ-Е2А03-08/09/10/11/12/15/17/00-1F	Дополнительные опции – код набора опций 03: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е2А08-08/09/10/11/12/15/17/00-1F	Дополнительные опции – код набора опций 08: - выходные дискретные сигналы "М3", "М4"; - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.011-25Д	36
ПЭ-Е2А09-08/09/10/11/12/15/17/00-1F	Дополнительные опции – код набора опций 09: - выходные дискретные сигналы "М3", "М4"; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.011-26Д	37
ПЭ-Е2А10-08/09/10/11/12/15/17/00-1F	Дополнительные опции – код набора опций 10: - вход резервного питания 24 В	ЯЛБИ.420006.011-27Д	38
ПЭ-Е2А11-08/09/10/11/12/15/17/00-1F	Дополнительные опции – код набора опций 11: - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е2А12-08/09/10/11/12/15/17/00-1F	Дополнительные опции – код набора опций 12: - интерфейс "RS-485-1" (протокол Modbus RTU); - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.011-37Д	48
ПЭ-Е2А14-08/09/10/11/12/15/17/00-1F	Дополнительные опции – код набора опций 14: - дискретные входы 220 В	ЯЛБИ.420006.011-75Д	85
ПЭ-Е2А15-08/09/10/11/12/15/17/00-1F	Дополнительные опции – код набора опций 15: - интерфейс "RS-485-1" (протокол Modbus RTU); - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"; - вход резервного питания 24 В	ЯЛБИ.420006.011-10Д	88



Продолжение таблицы 2

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
<b>Дистанционное управление запорно-регулирующей арматурой по цифровому интерфейсу RS-485</b>			
ПЭ-Е2С00-08/09/10/11/12/15/17/00-1F	Базовая конфигурация – код набора опций 00: - интерфейс "RS-485-1" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.011-28Д	39
ПЭ-Е2С02-08/09/10/11/12/15/17/00-1F	Дополнительные опции – код набора опций 02: - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е2С01-08/09/10/11/12/15/17/00-1F	Дополнительные опции – код набора опций 01: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.011-29Д	40
ПЭ-Е2С03-08/09/10/11/12/15/17/00-1F	Дополнительные опции – код набора опций 03: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е2С04-08/09/10/11/12/15/17/00-1F	Дополнительные опции – код набора опций 04: - интерфейс "Profibus-1"	ЯЛБИ.420006.011-30Д	41
ПЭ-Е2С05-08/09/10/11/12/15/17/00-1F	Дополнительные опции – код набора опций 05: - интерфейс "Profibus-1"; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е2С06-08/09/10/11/12/15/17/00-1F	Дополнительные опции – код набора опций 06: - интерфейс "Profibus-1"; - интерфейс "Profibus-2"	ЯЛБИ.420006.011-31Д	42
ПЭ-Е2С07-08/09/10/11/12/15/17/00-1F	Дополнительные опции – код набора опций 07: - интерфейс "Profibus-1"; - интерфейс "Profibus-2"; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е2С10-08/09/10/11/12/15/17/00-1F	Дополнительные опции – код набора опций 10: - вход резервного питания 24 В	ЯЛБИ.420006.011-32Д	43
ПЭ-Е2С11-08/09/10/11/12/15/17/00-1F	Дополнительные опции – код набора опций 11: - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е2С13-08/09/10/11/12/15/17/00-1F	Дополнительные опции – код набора опций 13: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.011-50Д	61



Продолжение таблицы 2

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
<b>Дистанционное управление запорно-регулирующей арматурой дискретными сигналами или по цифровому интерфейсу RS-485 с контролем положения по выходному аналоговому сигналу</b>			
ПЭ-Е2Т00-08/09/10/11/12/15/17/00-1F	Базовая конфигурация – код набора опций 00: - входные дискретные сигналы "ОТКРЫТЬ", "ЗАКРЫТЬ", "АВАРИЯ", "СТОП", "АктДУ"; - выходные дискретные сигналы "ОТКРЫТО", "ЗАКРЫТО", "М1", "М2", "ГОТОВНОСТЬ", "НЕИСПРАВНОСТЬ"; - выходной аналоговый сигнал "ПОЛОЖЕНИЕ"; - интерфейс "RS-485-1" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.011-33Д	44
ПЭ-Е2Т02-08/09/10/11/12/15/17/00-1F	Дополнительные опции – код набора опций 02: - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е2Т01-08/09/10/11/12/15/17/00-1F	Дополнительные опции – код набора опций 01: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.011-34Д	45
ПЭ-Е2Т03-08/09/10/11/12/15/17/00-1F	Дополнительные опции – код набора опций 03: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е2Т10-08/09/10/11/12/15/17/00-1F	Дополнительные опции – код набора опций 10: - вход резервного питания 24 В	ЯЛБИ.420006.011-35Д	46
ПЭ-Е2Т11-08/09/10/11/12/15/17/00-1F	Дополнительные опции – код набора опций 11: - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е2Т13-08/09/10/11/12/15/17/00-1F	Дополнительные опции – код набора опций 13: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.011-81Д	90
ПЭ-Е2Т14-08/09/10/11/12/15/17/00-1F	Дополнительные опции – код набора опций 14: - дискретные входы 220 В	ЯЛБИ.420006.011-77Д	86



Окончание таблицы 2

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
<b>Дистанционное управление приводом (механизмом), установленным на переключатель скважин многоходовой (ПСМ), дискретными сигналами</b>			
ПЭ-Е2П20-08/09/10/15-1F-Ех	Базовая конфигурация – код набора опций 20: - входные дискретные сигналы "ВПЕРЕД", "НАЗАД", "СТОП", "АктДУ"; - выходные дискретные сигналы "П1", "П2", "П4", "П8", "М1", "М2", "ГОТОВНОСТЬ", "НЕИСПРАВНОСТЬ"; - интерфейс "RS-485-1" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.011-54Д	65
<p><b>Примечания</b></p> <p>1 "М1", "М2", "М3", "М4" – многофункциональные программируемые дискретные выходы.</p> <p>2 Дискретные выходы "П1", "П2", "П4", "П8" определяют номер патрубка в двоичном коде: "П1" – бит 0, "П2" – бит 1, "П4" – бит 2, "П8" – бит 3.</p> <p>3 <b>Все конфигурации по умолчанию содержат в своем составе:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- бесконтактный реверсивный тиристорный пускатель;</li> <li>- абсолютный бесконтактный цифровой датчик положения;</li> <li>- электронный цифровой датчик момента (отсутствует в механизмах МЭО(Ф)-00 и приводах ПЭ-00);</li> <li>- символьный дисплей LED;</li> <li>- изолированный отсек с клеммной колодкой или разъемами для подключения кабелей питания и управления;</li> <li>- пульт местного управления (ПМУ) с местными кнопками для управления и настройки приводом и с трехпозиционным селектором (переключателем) "МЕСТ – 0 (настройка-выключено) – ДИСТ" с фиксацией во всех трех положениях;</li> <li>- внутренний гальванически развязанный нестабилизированный источник питания = 24 В, 50 мА для питания внешних цепей;</li> <li>- узел контроля токов и напряжения питающей сети;</li> <li>- терморегулируемый нагревательный элемент.</li> </ul>			



Акционерное Общество  
**АБС ЭЭИМ Автоматизация**

ЯЛБИ.420006.011Д

Таблица 3 – Схемы подключения с контроллером конструктивного исполнения "1" с питанием 24 В

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
<b>Дистанционное дискретное управление запорной арматурой</b>			
ПЭ-Е2М00-15-24	Базовая конфигурация – код набора опций 00: - входные дискретные сигналы "ОТКРЫТЬ", "ЗАКРЫТЬ", "СТОП", "АВАРИЯ"; - выходные дискретные сигналы "ОТКРЫТО", "ЗАКРЫТО", "М1", "М2", "ГОТОВНОСТЬ", "НЕИСПРАВНОСТЬ"	ЯЛБИ.420006.011-38Д	49
<b>Дистанционное дискретное управление запорно-регулирующей арматурой с контролем положения по выходному аналоговому сигналу</b>			
ПЭ-Е2Д00-15-24	Базовая конфигурация – код набора опций 00: - входные дискретные сигналы "ОТКРЫТЬ", "ЗАКРЫТЬ", "СТОП", "АВАРИЯ"; - выходные дискретные сигналы "ОТКРЫТО", "ЗАКРЫТО", "М1", "М2", "ГОТОВНОСТЬ", "НЕИСПРАВНОСТЬ"; - выходной аналоговый сигнал "ПОЛОЖЕНИЕ"	ЯЛБИ.420006.011-39Д	50
ПЭ-Е2Д02-15-24	Дополнительные опции – код набора опций 02: - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е2Д09-15-24	Дополнительные опции – код набора опций 09: - выходные дискретные сигналы "М3", "М4"; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.011-40Д	51



Продолжение таблицы 3

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
<b>Дистанционное аналоговое или дискретное управление запорно-регулирующей арматурой с заданием положения и контролем положения по выходному аналоговому сигналу (ПОЗИЦИОНЕР)</b>			
ПЭ-Е2А00-15-24	Базовая конфигурация – код набора опций 00: - входной аналоговый сигнал "ЗАДАНИЕ ПОЛОЖЕНИЯ"; - входные дискретные сигналы "ОТКРЫТЬ", "ЗАКРЫТЬ", "АВАРИЯ", "СТОП", "АктДУ"; - выходные дискретные сигналы "ОТКРЫТО", "ЗАКРЫТО", "М1", "М2", "ГОТОВНОСТЬ", "НЕИСПРАВНОСТЬ"; - выходной аналоговый сигнал "ПОЛОЖЕНИЕ"	ЯЛБИ.420006.011-41Д	52
ПЭ-Е2А02-15-24	Дополнительные опции – код набора опций 02: - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е2А01-15-24	Дополнительные опции – код набора опций 01: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.011-42Д	53
ПЭ-Е2А03-15-24	Дополнительные опции – код набора опций 03: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е2А09-15-24	Дополнительные опции – код набора опций 09: - выходные дискретные сигналы "М3", "М4"; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.011-43Д	54
ПЭ-Е2А12-15-24	Дополнительные опции – код набора опций 12: - интерфейс "RS-485-1" (протокол Modbus RTU) - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU) - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.011-44Д	55
<b>Дистанционное управление запорно-регулирующей арматурой по цифровому интерфейсу RS-485</b>			
ПЭ-Е2С00-15-24	Базовая конфигурация – код набора опций 00: - интерфейс "RS-485-1" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.011-45Д	56
ПЭ-Е2С02-15-24	Дополнительные опции – код набора опций 02: - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		



Продолжение таблицы 3

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
ПЭ-Е2С01-15-24	Дополнительные опции – код набора опций 01: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.011-46Д	57
ПЭ-Е2С03-15-24	Дополнительные опции – код набора опций 03: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е2С04-15-24	Дополнительные опции – код набора опций 04: - интерфейс "Profibus-1"	ЯЛБИ.420006.011-47Д	58
ПЭ-Е2С05-15-24	Дополнительные опции – код набора опций 05: - интерфейс "Profibus-1"; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е2С06-15-24	Дополнительные опции – код набора опций 06: - интерфейс "Profibus-1"; - интерфейс "Profibus-2"	ЯЛБИ.420006.011-48Д	59
ПЭ-Е2С07-15-24	Дополнительные опции – код набора опций 07: - интерфейс "Profibus-1"; - интерфейс "Profibus-2"; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		



Окончание таблицы 3

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
<b>Дистанционное управление запорно-регулирующей арматурой дискретными сигналами или по цифровому интерфейсу RS-485 с контролем положения по выходному аналоговому сигналу</b>			
ПЭ-Е2Т00-15-24	Базовая конфигурация – код набора опций 00: - входные дискретные сигналы "ОТКРЫТЬ", "ЗАКРЫТЬ", "АВАРИЯ", "СТОП", "АктДУ"; - выходные дискретные сигналы "ОТКРЫТО", "ЗАКРЫТО", "М1", "М2", "ГОТОВНОСТЬ", "НЕИСПРАВНОСТЬ"; - выходной аналоговый сигнал "ПОЛОЖЕНИЕ"; - интерфейс "RS-485-1" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.011-51Д	62
ПЭ-Е2Т02-15-24	Дополнительные опции – код набора опций 02: - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е2Т01-15-24	Дополнительные опции – код набора опций 01: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.011-52Д	63
ПЭ-Е2Т03-15-24	Дополнительные опции – код набора опций 03: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
<p><b>Примечания</b></p> <p>1 "М1", "М2", "М3", "М4" – многофункциональные программируемые дискретные выходы.</p> <p><b>2 Все конфигурации по умолчанию содержат в своем составе:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- бесконтактный реверсивный тиристорный пускатель;</li> <li>- абсолютный бесконтактный цифровой датчик положения;</li> <li>- электронный цифровой датчик момента;</li> <li>- символьный дисплей LED;</li> <li>- изолированный отсек с клеммной колодкой или разъемами для подключения кабелей питания и управления;</li> <li>- пульт местного управления (ПМУ) с местными кнопками для управления и настройки приводом и с трехпозиционным селектором (переключателем) "МЕСТ – 0 (настройка-выключено) – ДИСТ" с фиксацией во всех трех положениях;</li> <li>- внутренний гальванически развязанный нестабилизированный источник питания = 24 В, 50 мА для питания внешних цепей;</li> <li>- узел контроля токов и напряжения питающей сети;</li> <li>- терморегулируемый нагревательный элемент.</li> </ul>			





Таблица 4 – Схемы подключения с контроллером конструктивного исполнения "14" с питанием 24 В

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
<b>Дистанционное дискретное управление запорной арматурой</b>			
ПЭ-Е2М00-17-24-Ех	Базовая конфигурация – код набора опций 00: - входные дискретные сигналы "ОТКРЫТЬ", "ЗАКРЫТЬ", "СТОП", "АВАРИЯ"; - выходные дискретные сигналы "ОТКРЫТО", "ЗАКРЫТО", "М1", "М2", "ГОТОВНОСТЬ", "НЕИСПРАВНОСТЬ"	ЯЛБИ.420006.011-55Д	66
<b>Дистанционное дискретное управление запорно-регулирующей арматурой с контролем положения по выходному аналоговому сигналу</b>			
ПЭ-Е2Д00-17-24-Ех	Базовая конфигурация – код набора опций 00: - входные дискретные сигналы "ОТКРЫТЬ", "ЗАКРЫТЬ", "СТОП", "АВАРИЯ"; - выходные дискретные сигналы "ОТКРЫТО", "ЗАКРЫТО", "М1", "М2", "ГОТОВНОСТЬ", "НЕИСПРАВНОСТЬ"; - выходной аналоговый сигнал "ПОЛОЖЕНИЕ"	ЯЛБИ.420006.011-56Д	67
ПЭ-Е2Д02-17-24-Ех	Дополнительные опции – код набора опций 02: - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е2Д09-17-24-Ех	Дополнительные опции – код набора опций 09: - выходные дискретные сигналы "М3", "М4"; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.011-57Д	68



Продолжение таблицы 4

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
<b>Дистанционное аналоговое или дискретное управление запорно-регулирующей арматурой с заданием положения и контролем положения по выходному аналоговому сигналу (ПОЗИЦИОНЕР)</b>			
ПЭ-Е2А00-17-24-Ex	Базовая конфигурация – код набора опций 00: - входной аналоговый сигнал "ЗАДАНИЕ ПОЛОЖЕНИЯ"; - входные дискретные сигналы "ОТКРЫТЬ", "ЗАКРЫТЬ", "АВАРИЯ", "СТОП", "АктДУ"; - выходные дискретные сигналы "ОТКРЫТО", "ЗАКРЫТО", "М1", "М2", "ГОТОВНОСТЬ", "НЕИСПРАВНОСТЬ"; - выходной аналоговый сигнал "ПОЛОЖЕНИЕ"	ЯЛБИ.420006.011-58Д	69
ПЭ-Е2А02-17-24-Ex	Дополнительные опции – код набора опций 02: - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е2А01-17-24-Ex	Дополнительные опции – код набора опций 01: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.011-59Д	70
ПЭ-Е2А03-17-24-Ex	Дополнительные опции – код набора опций 03: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е2А09-17-24-Ex	Дополнительные опции – код набора опций 09: - выходные дискретные сигналы "М3", "М4"; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.011-60Д	71
ПЭ-Е2А12-17-24-Ex	Дополнительные опции – код набора опций 12: - интерфейс "RS-485-1" (протокол Modbus RTU) - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU) - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.011-61Д	72
<b>Дистанционное управление запорно-регулирующей арматурой по цифровому интерфейсу RS-485</b>			
ПЭ-Е2С00-17-24-Ex	Базовая конфигурация – код набора опций 00: - интерфейс "RS-485-1" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.011-62Д	73
ПЭ-Е2С02-17-24-Ex	Дополнительные опции – код набора опций 02: - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		



Продолжение таблицы 4

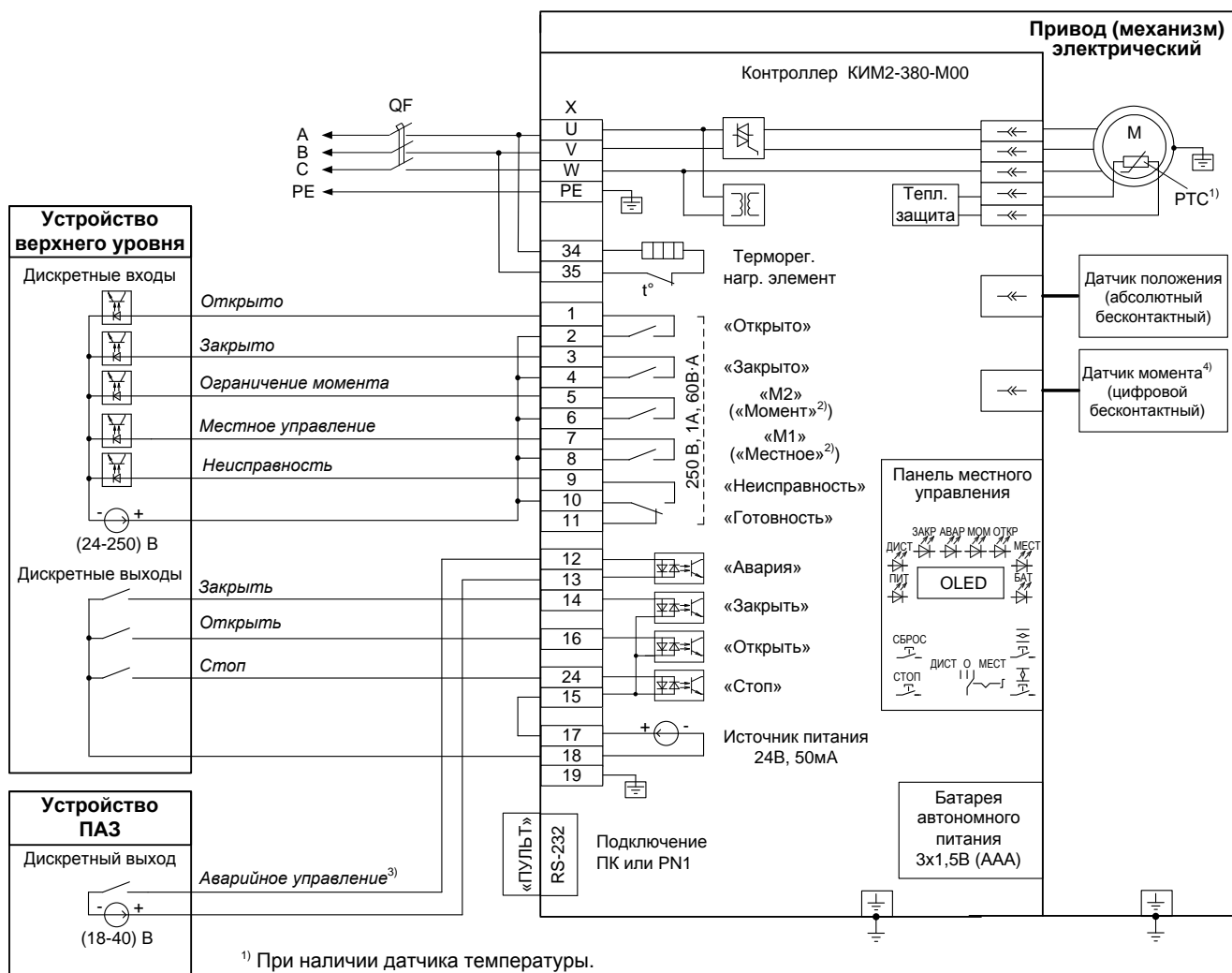
Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
ПЭ-Е2С01-17-24-Ех	Дополнительные опции – код набора опций 01: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.011-63Д	74
ПЭ-Е2С03-17-24-Ех	Дополнительные опции – код набора опций 03: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е2С04-17-24-Ех	Дополнительные опции – код набора опций 04: - интерфейс "Profibus-1"	ЯЛБИ.420006.011-64Д	75
ПЭ-Е2С05-17-24-Ех	Дополнительные опции – код набора опций 05: - интерфейс "Profibus-1"; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е2С06-17-24-Ех	Дополнительные опции – код набора опций 06: - интерфейс "Profibus-1"; - интерфейс "Profibus-2"	ЯЛБИ.420006.011-65Д	76
ПЭ-Е2С07-17-24-Ех	Дополнительные опции – код набора опций 07: - интерфейс "Profibus-1"; - интерфейс "Profibus-2"; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		



Окончание таблицы 4

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
<b>Дистанционное управление запорно-регулирующей арматурой дискретными сигналами или по цифровому интерфейсу RS-485 с контролем положения по выходному аналоговому сигналу</b>			
ПЭ-Е2Т00-17-24-Ех	Базовая конфигурация – код набора опций 00: - входные дискретные сигналы "ОТКРЫТЬ", "ЗАКРЫТЬ", "АВАРИЯ", "СТОП", "АктДУ"; - выходные дискретные сигналы "ОТКРЫТО", "ЗАКРЫТО", "М1", "М2", "ГОТОВНОСТЬ", "НЕИСПРАВНОСТЬ"; - выходной аналоговый сигнал "ПОЛОЖЕНИЕ"; - интерфейс "RS-485-1" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.011-66Д	77
ПЭ-Е2Т02-17-24-Ех	Дополнительные опции – код набора опций 02: - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е2Т01-17-24-Ех	Дополнительные опции – код набора опций 01: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.011-67Д	78
ПЭ-Е2Т03-17-24-Ех	Дополнительные опции – код набора опций 03: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
<p><b>Примечания</b></p> <p>1 "М1", "М2", "М3", "М4" – многофункциональные программируемые дискретные выходы.</p> <p><b>2 Все конфигурации по умолчанию содержат в своем составе:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- бесконтактный реверсивный тиристорный пускатель;</li> <li>- абсолютный бесконтактный цифровой датчик положения;</li> <li>- электронный цифровой датчик момента;</li> <li>- символьный дисплей LED;</li> <li>- изолированный отсек с клеммной колодкой или разъемами для подключения кабелей питания и управления;</li> <li>- пульт местного управления (ПМУ) с местными кнопками для управления и настройки приводом и с трехпозиционным селектором (переключателем) "МЕСТ – 0 (настройка-выключено) – ДИСТ" с фиксацией во всех трех положениях;</li> <li>- внутренний гальванически развязанный нестабилизированный источник питания = 24 В, 50 мА для питания внешних цепей;</li> <li>- узел контроля токов и напряжения питающей сети;</li> <li>- терморегулируемый нагревательный элемент.</li> </ul>			





<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

<sup>2)</sup> Назначение выходов по умолчанию.

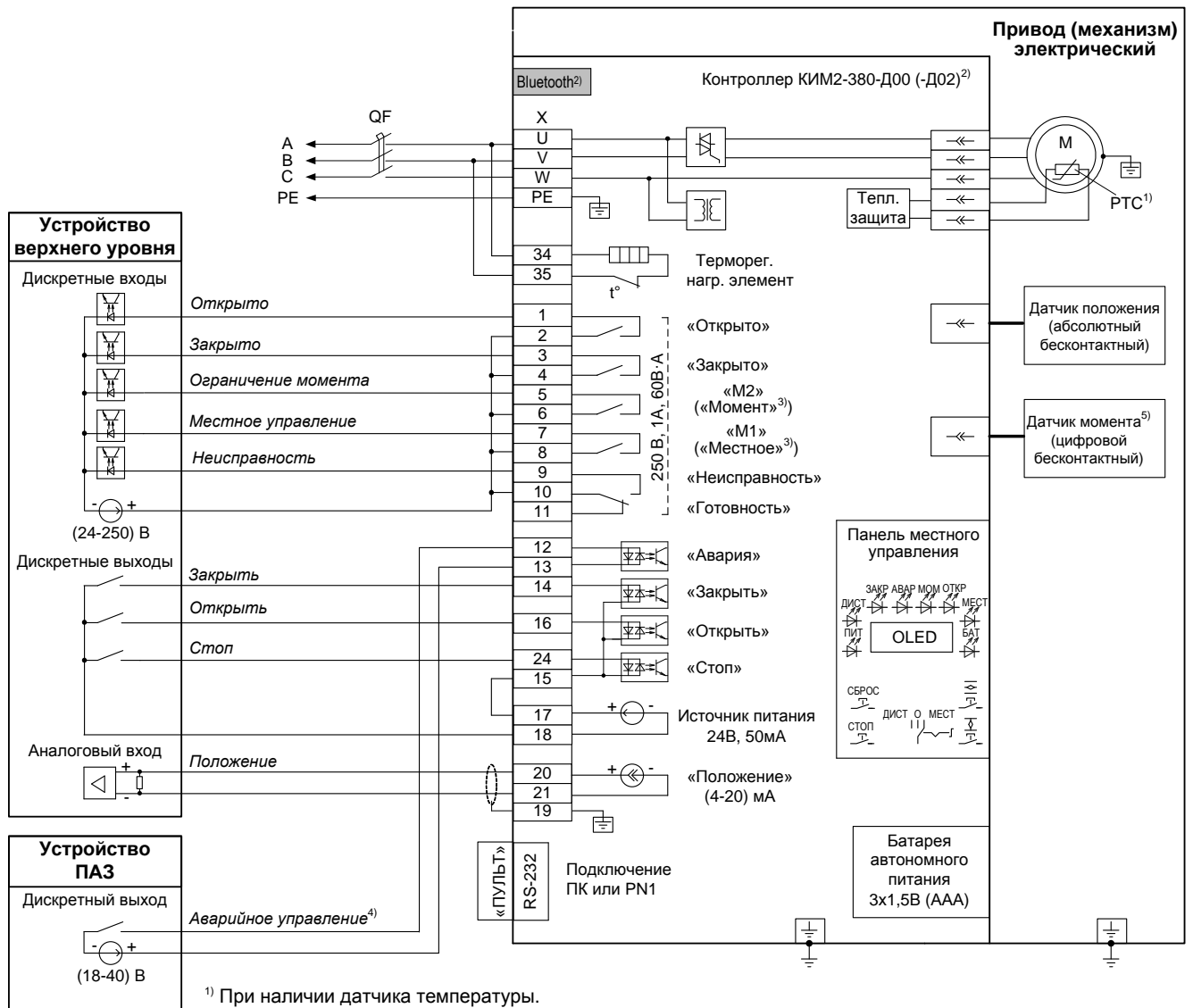
<sup>3)</sup> В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

<sup>4)</sup> При наличии датчика момента.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



1) При наличии датчика температуры.

2) При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е2Д02-08/09/10/11/12/15/17/00-3F.

3) Назначение выходов по умолчанию.

4) В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

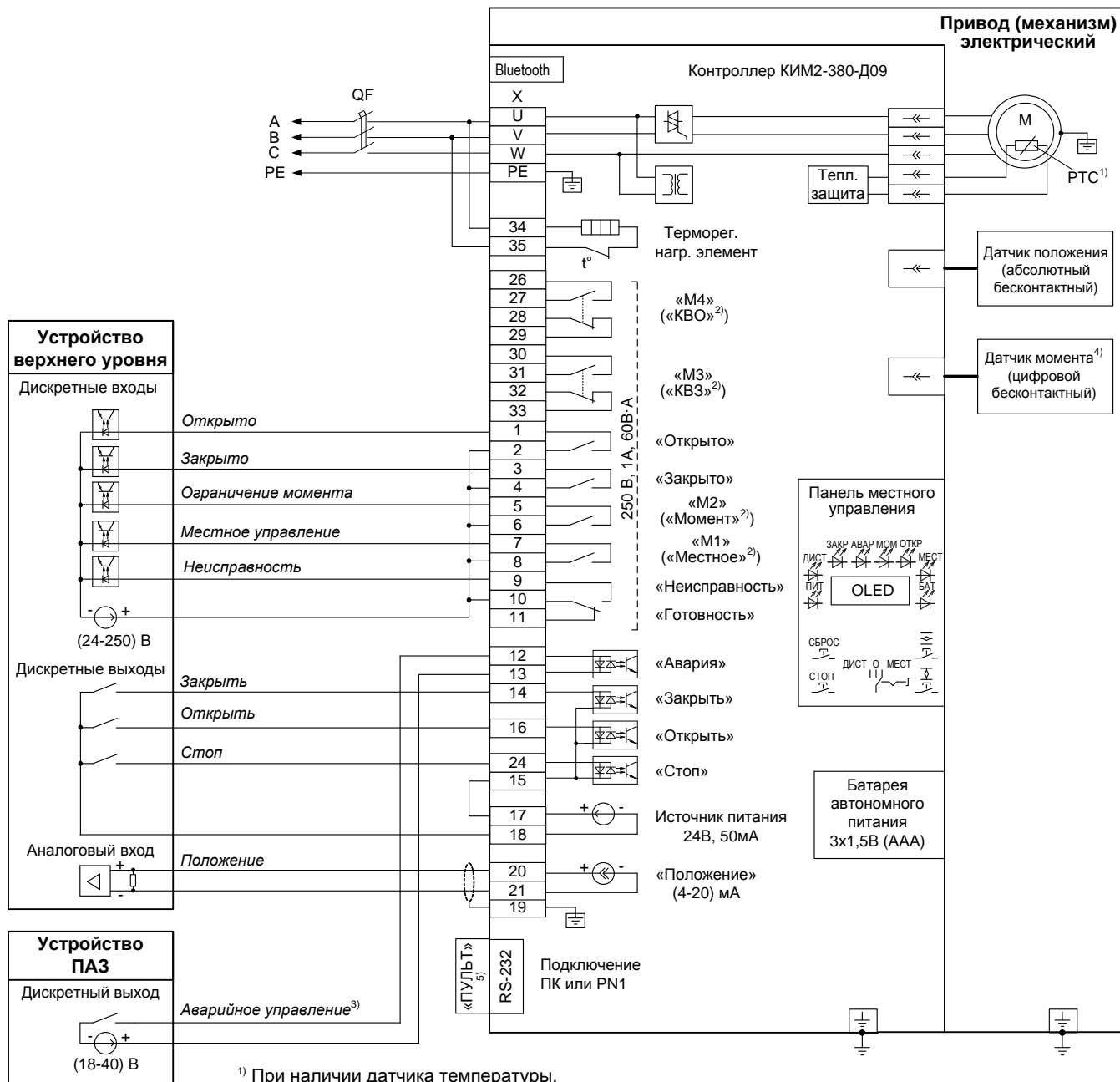
5) При наличии датчика момента.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



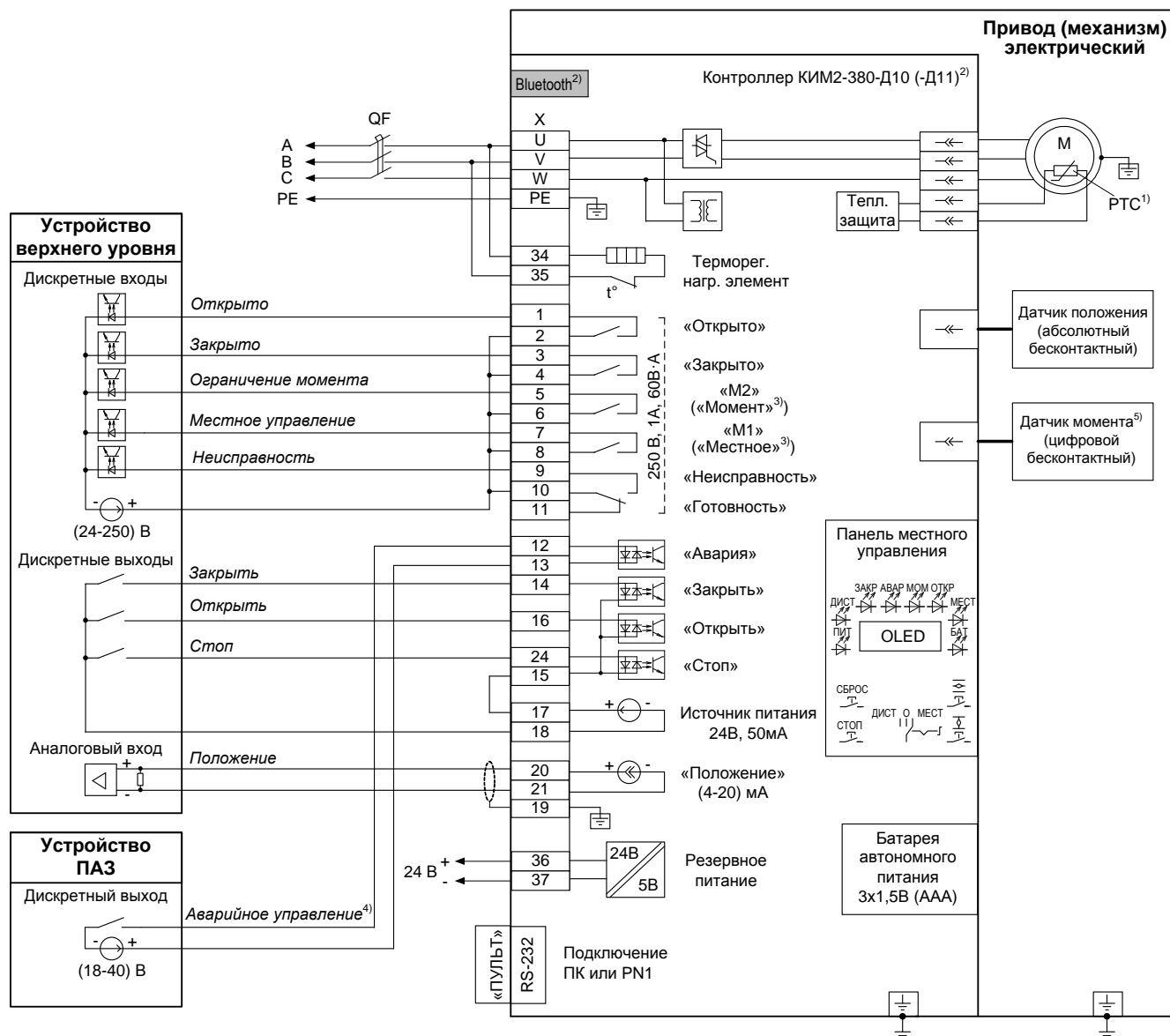


- 1) При наличии датчика температуры.
- 2) Назначение выходов по умолчанию.
- 3) В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.
- 4) При наличии датчика момента.
- 5) В приводах ПЭП-00 и механизмах МЭОФ-17, МЭО(Ф)-00.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):  
 - подано электрическое питание;  
 - в режиме дистанционного управления;  
 - выходной орган установлен в среднем положении;  
 - момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.





<sup>1</sup>) При наличии датчика температуры.

<sup>2</sup>) При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е2Д11-08/09/10/11/12/15/17/00-3Ф.

<sup>3</sup>) Назначение выходов по умолчанию.

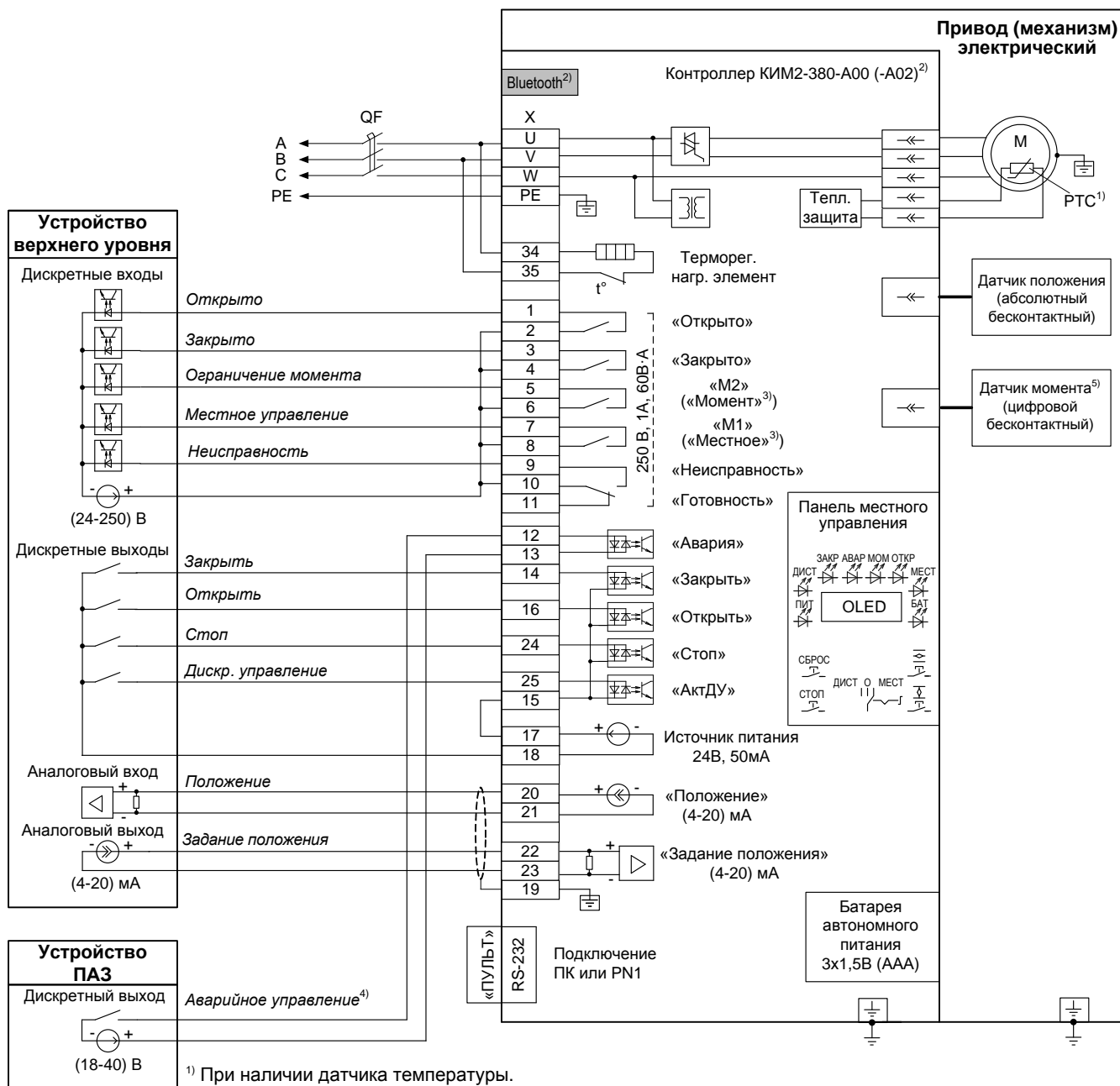
<sup>4</sup>) В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

<sup>5</sup>) При наличии датчика момента.

**Примечание**

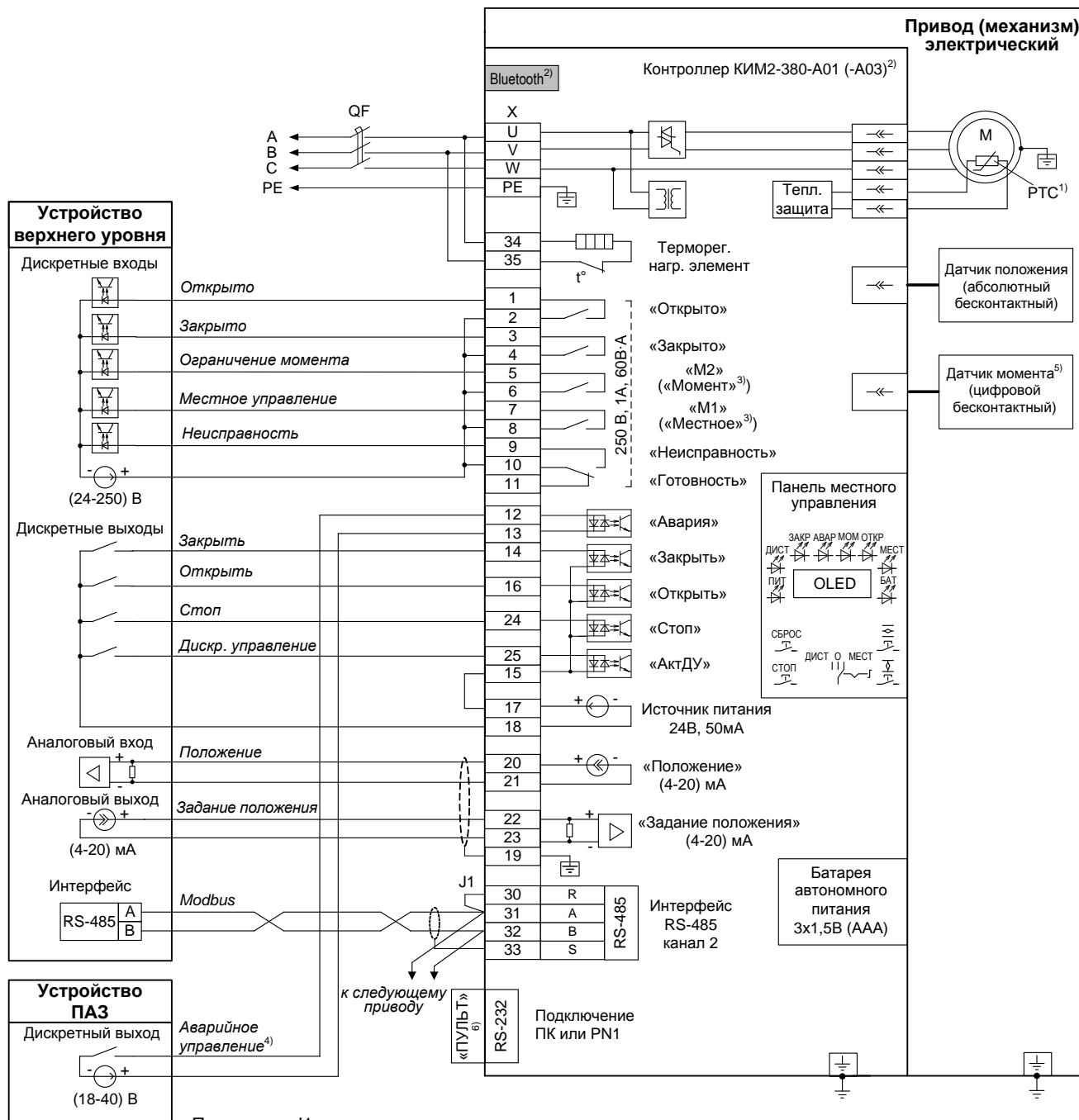
Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



- 1) При наличии датчика температуры.
- 2) При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е2А02-08/09/10/11/12/15/17/00-3F.
- 3) Назначение выходов по умолчанию.
- 4) В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.
- 5) При наличии датчика момента.

**Примечание**  
 Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):  
 - подано электрическое питание;  
 - в режиме дистанционного управления;  
 - выходной орган установлен в среднем положении;  
 - момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



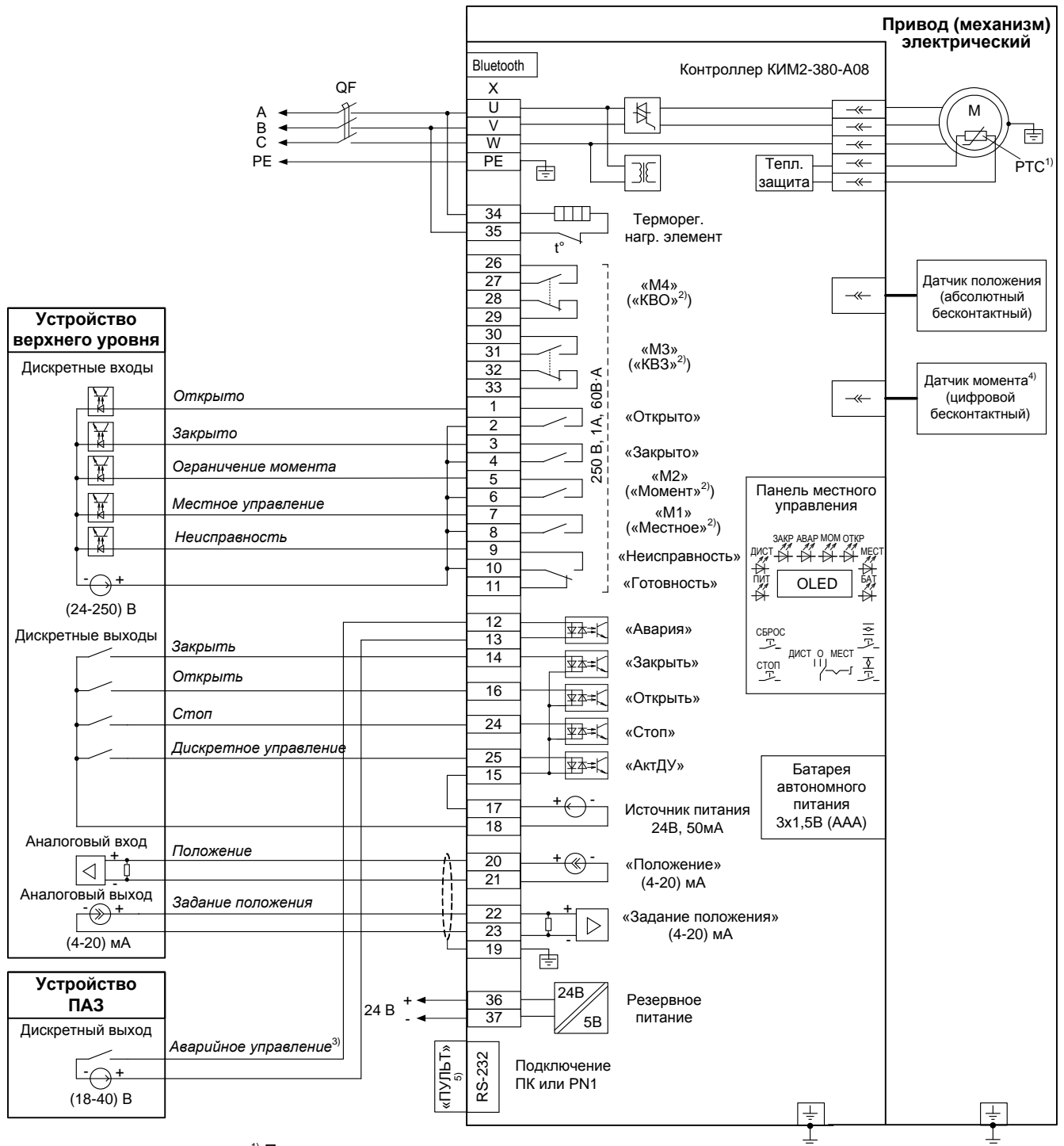
Переключатель J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

- 1) При наличии датчика температуры.
- 2) При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-E2A03-08/09/10/11/12/15/17/00-3F.
- 3) Назначение выходов по умолчанию.
- 4) В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.
- 5) При наличии датчика момента.
- 6) В приводах ПЭП-00 и механизмах МЭОФ-17, МЭО(Ф)-00.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

<sup>2)</sup> Назначение выходов по умолчанию.

<sup>3)</sup> В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

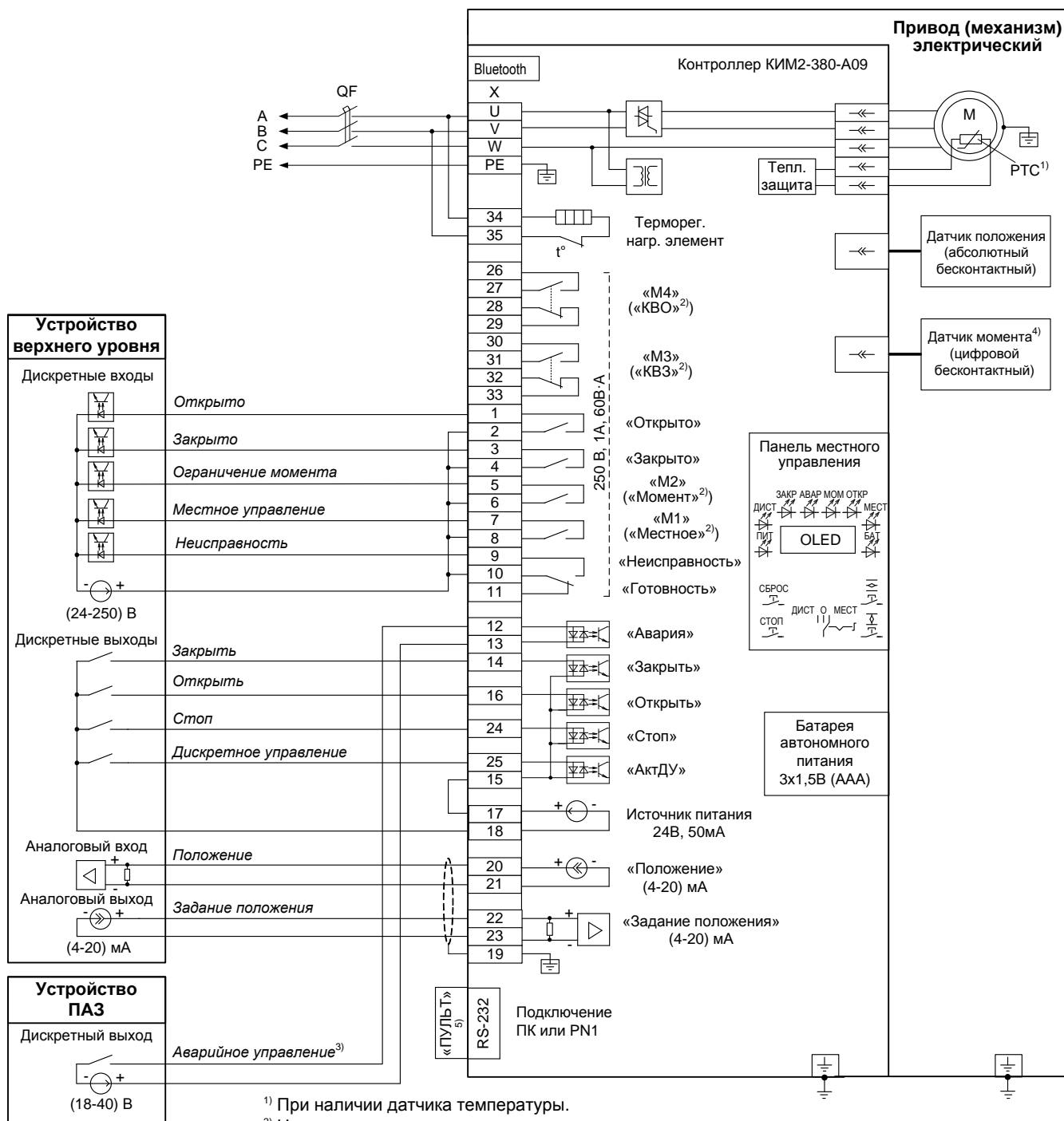
<sup>4)</sup> При наличии датчика момента.

<sup>5)</sup> В приводах ПЭП-00 и механизмах МЭОФ-17, МЭО(Ф)-00.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

<sup>2)</sup> Назначение выходов по умолчанию.

<sup>3)</sup> В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

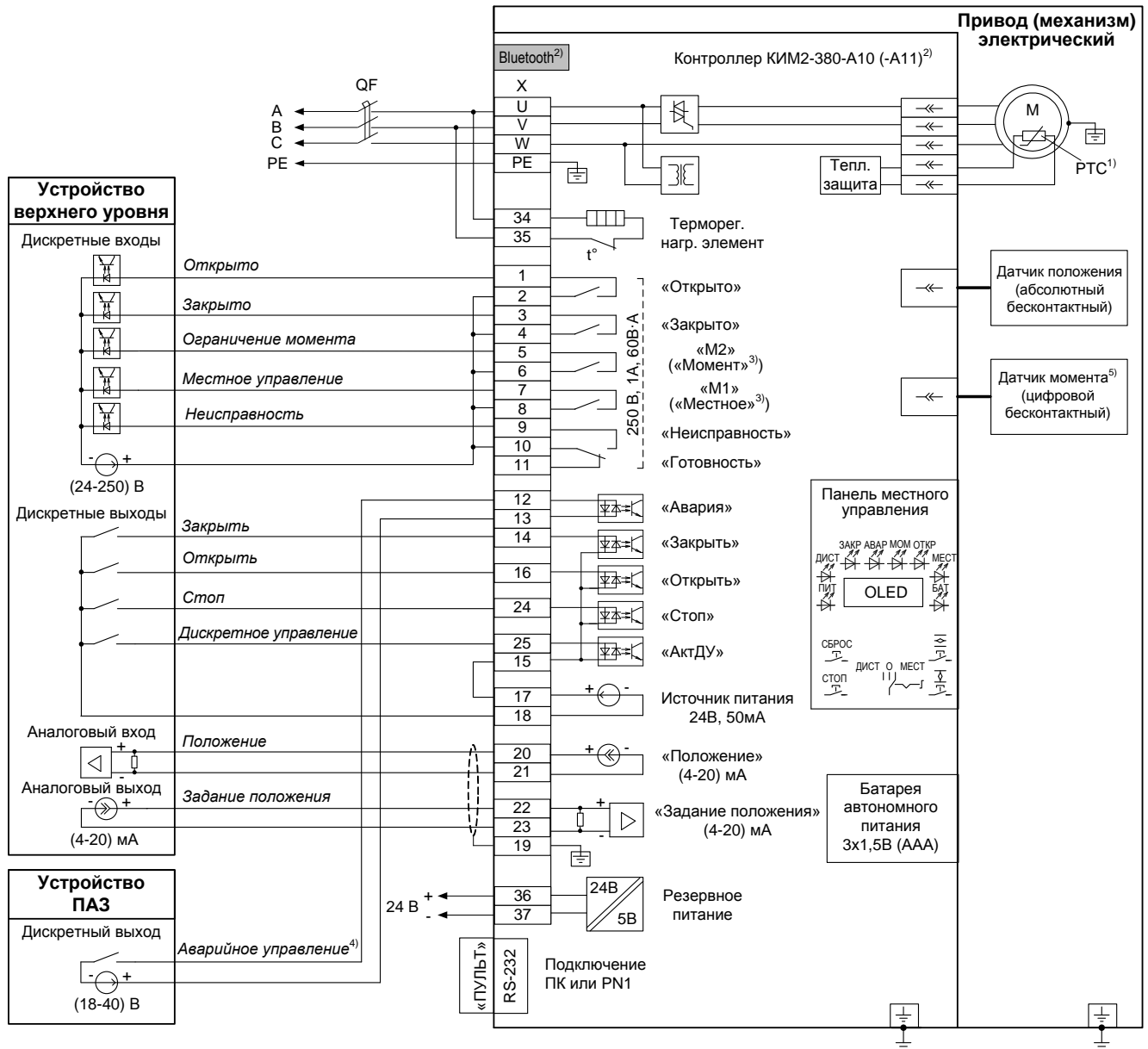
<sup>4)</sup> При наличии датчика момента.

<sup>5)</sup> В приводах ПЭП-00 и механизмах МЭОФ-17, МЭО(Ф)-00.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

<sup>2)</sup> При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-E2A11-08/09/10/11/12/15/17/00-3F.

<sup>3)</sup> Назначение выходов по умолчанию.

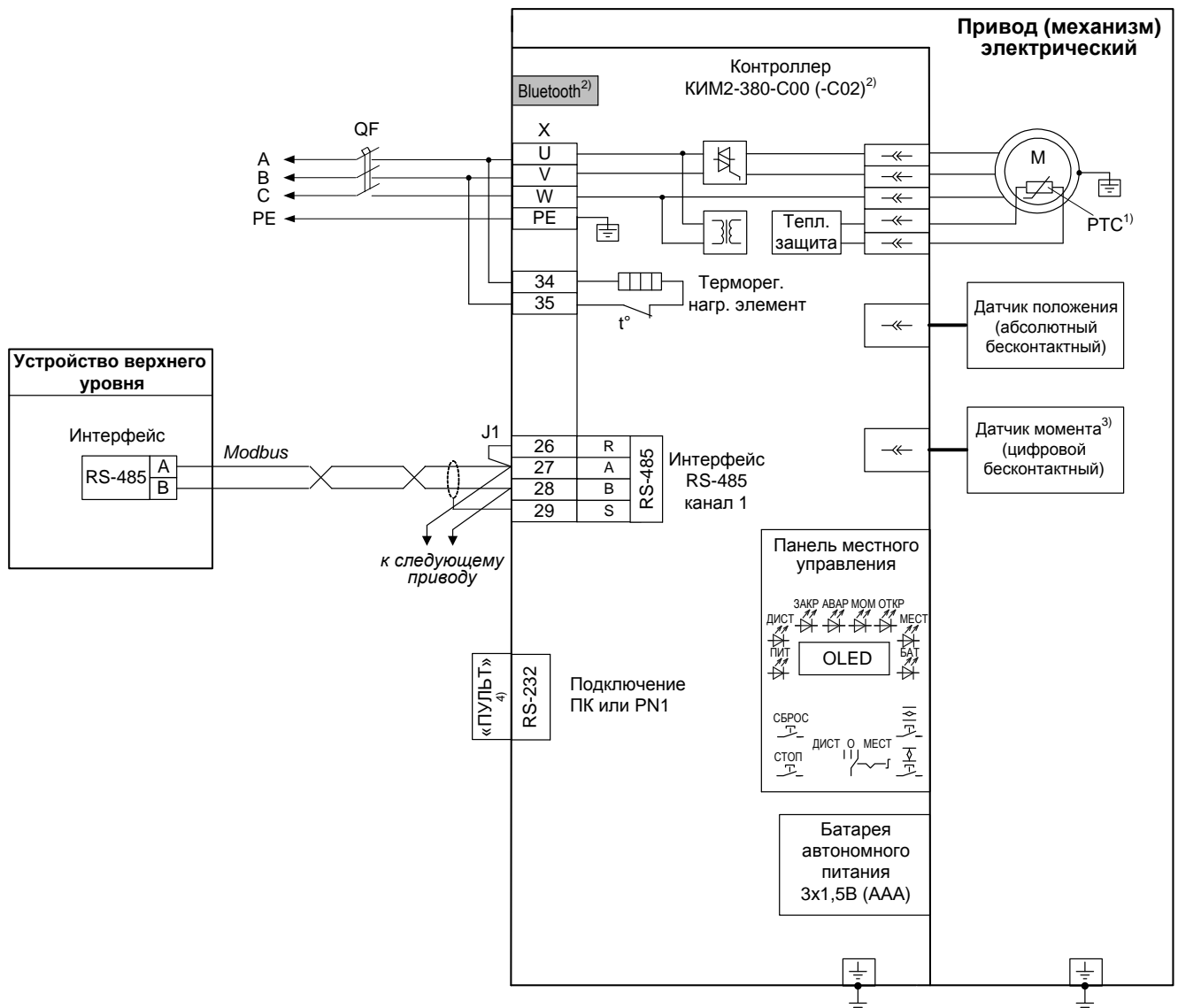
<sup>4)</sup> В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

<sup>5)</sup> При наличии датчика момента.

**П р и м е ч а н и е**

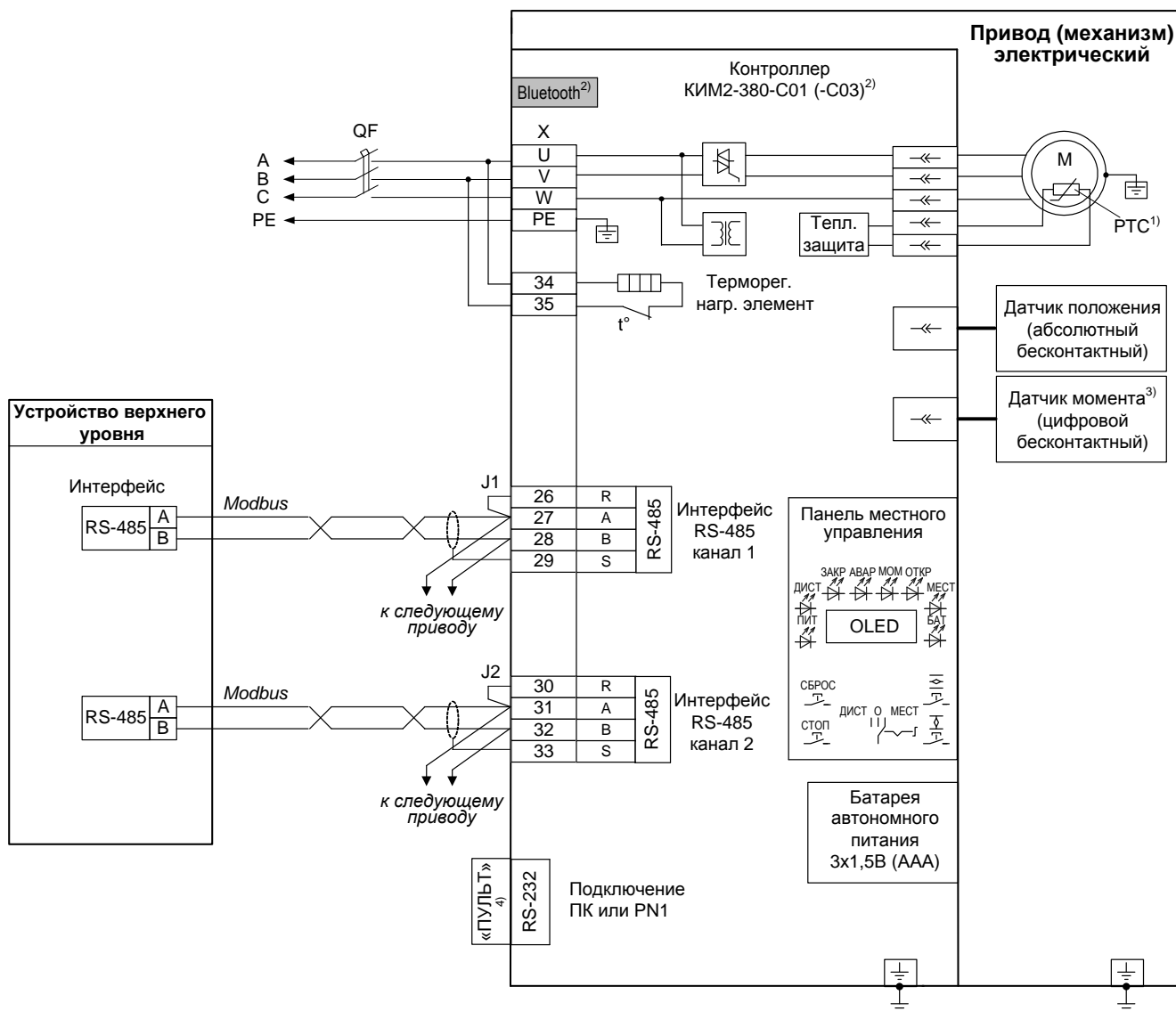
Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



Переключатель J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

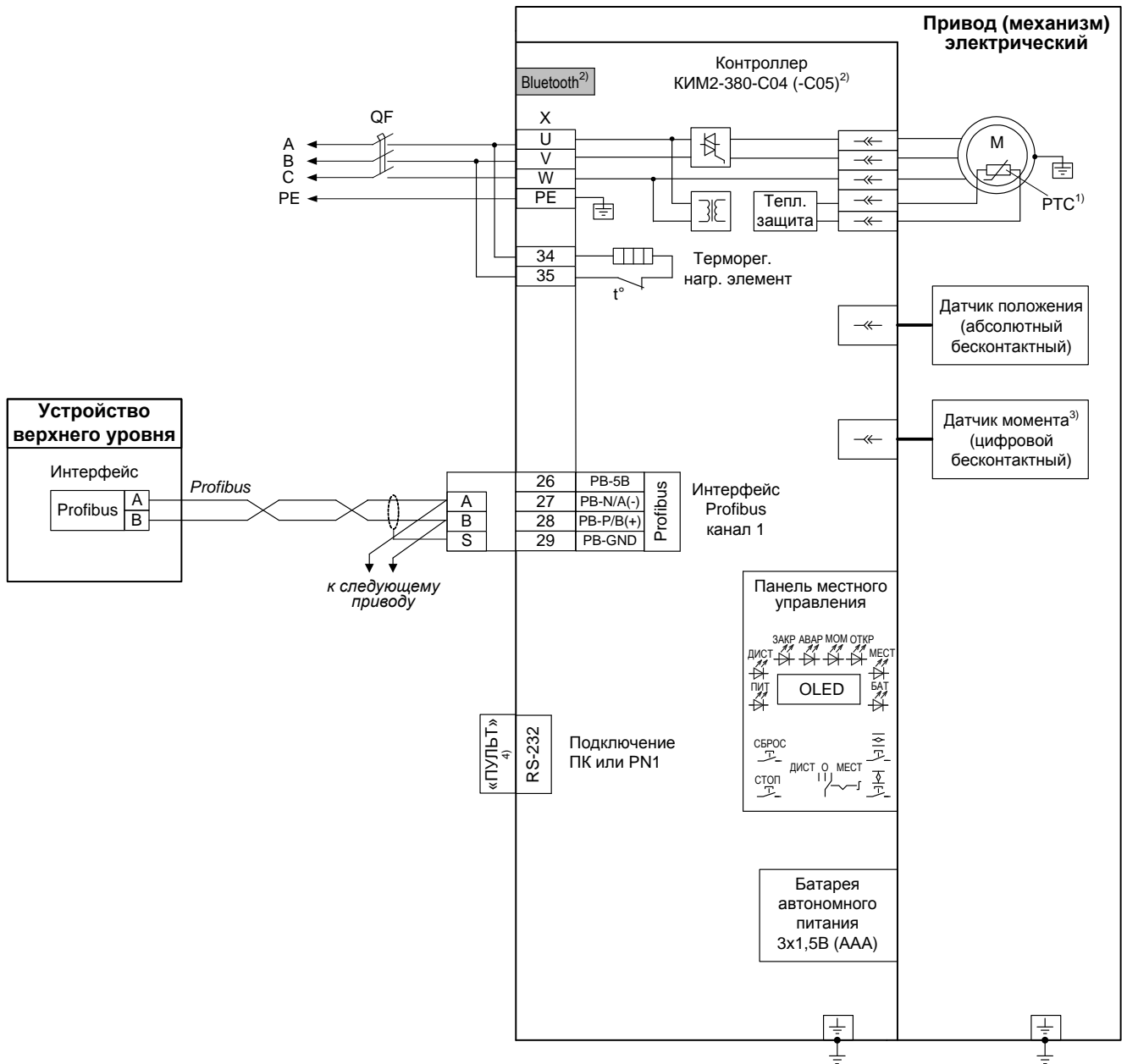
- ¹) При наличии датчика температуры.
- ²) При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-E2C02-08/09/10/11/12/15/17/00-3F.
- ³) При наличии датчика момента.
- ⁴) В приводах ПЭП-00 и механизмах МЭОФ-17, МЭО(Ф)-00.



Переключки J1, J2 устанавливаются только у оконечного привода на линии связи.

- 1) При наличии датчика температуры.
- 2) При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е2С03-08/09/10/11/12/15/17/00-3F.
- 3) При наличии датчика момента.
- 4) В приводах ПЭП-00 и механизмах МЭОФ-17, МЭО(Ф)-00.



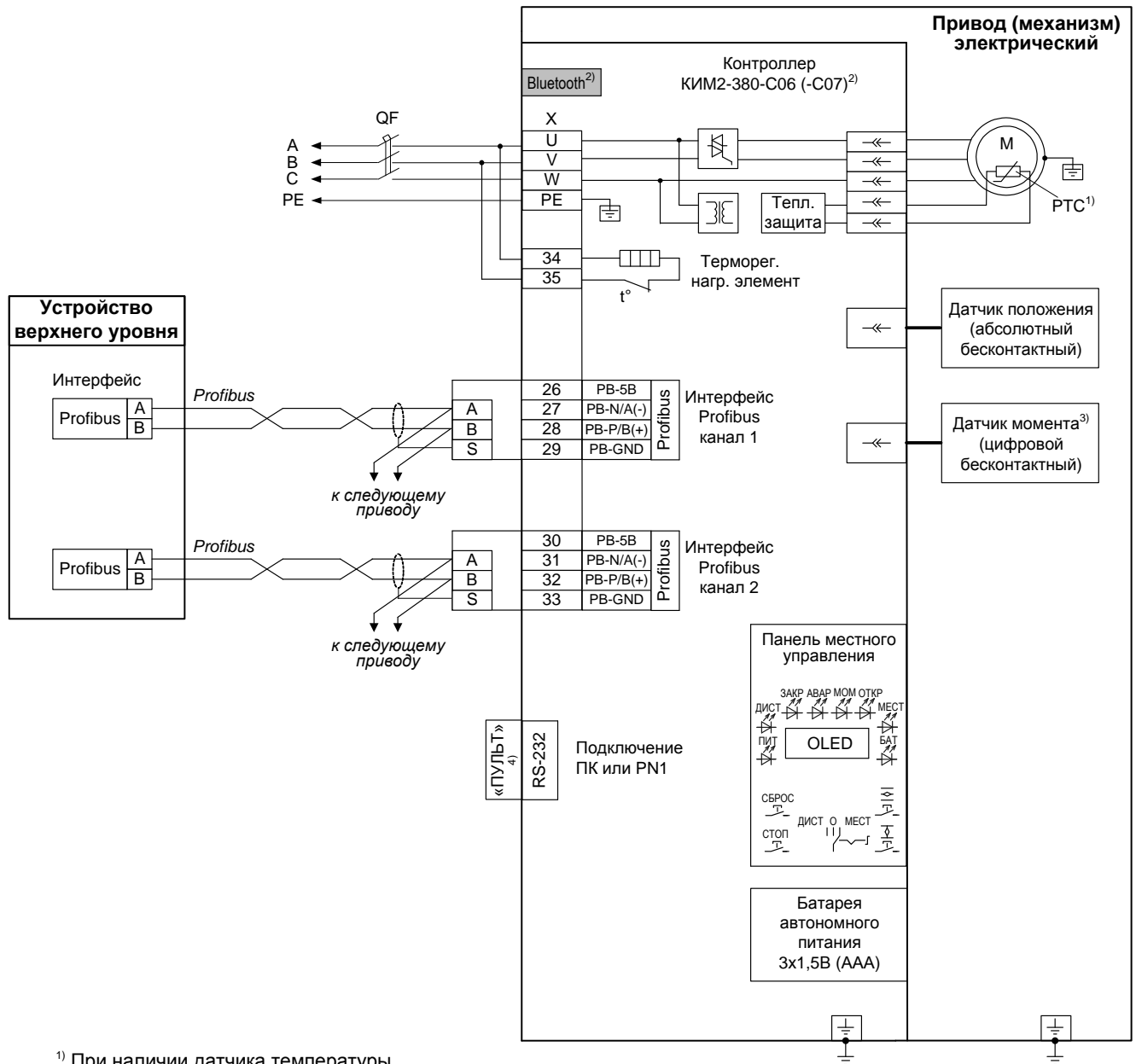


¹) При наличии датчика температуры.

²) При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е2С05-08/09/10/11/12/15/17/00-3F.

³) При наличии датчика момента.

⁴) В приводах ПЭП-00 и механизмах МЭОФ-17, МЭО(Ф)-00.

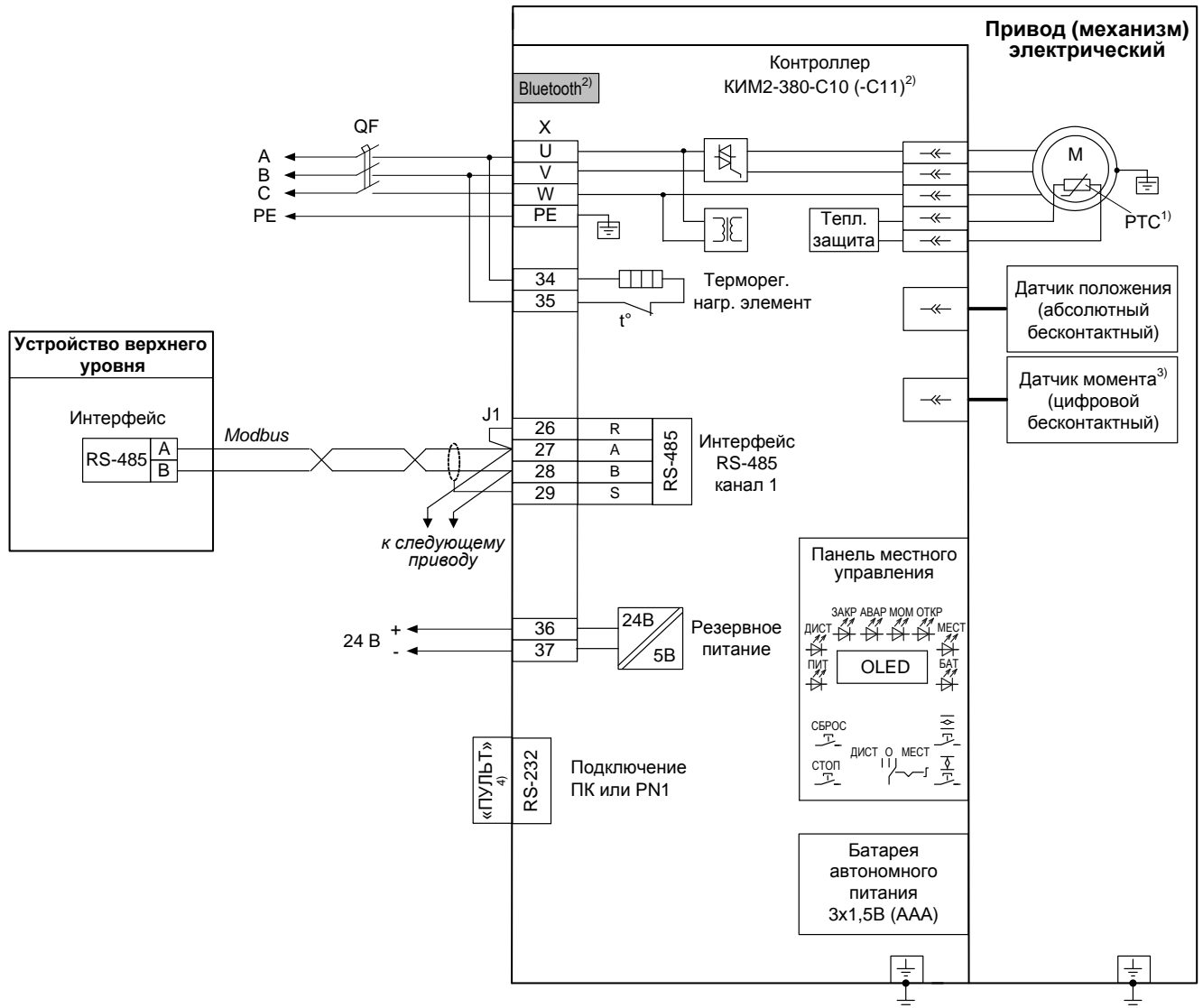


<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

<sup>2)</sup> При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е2С07-08/09/10/11/12/15/17/00-3F.

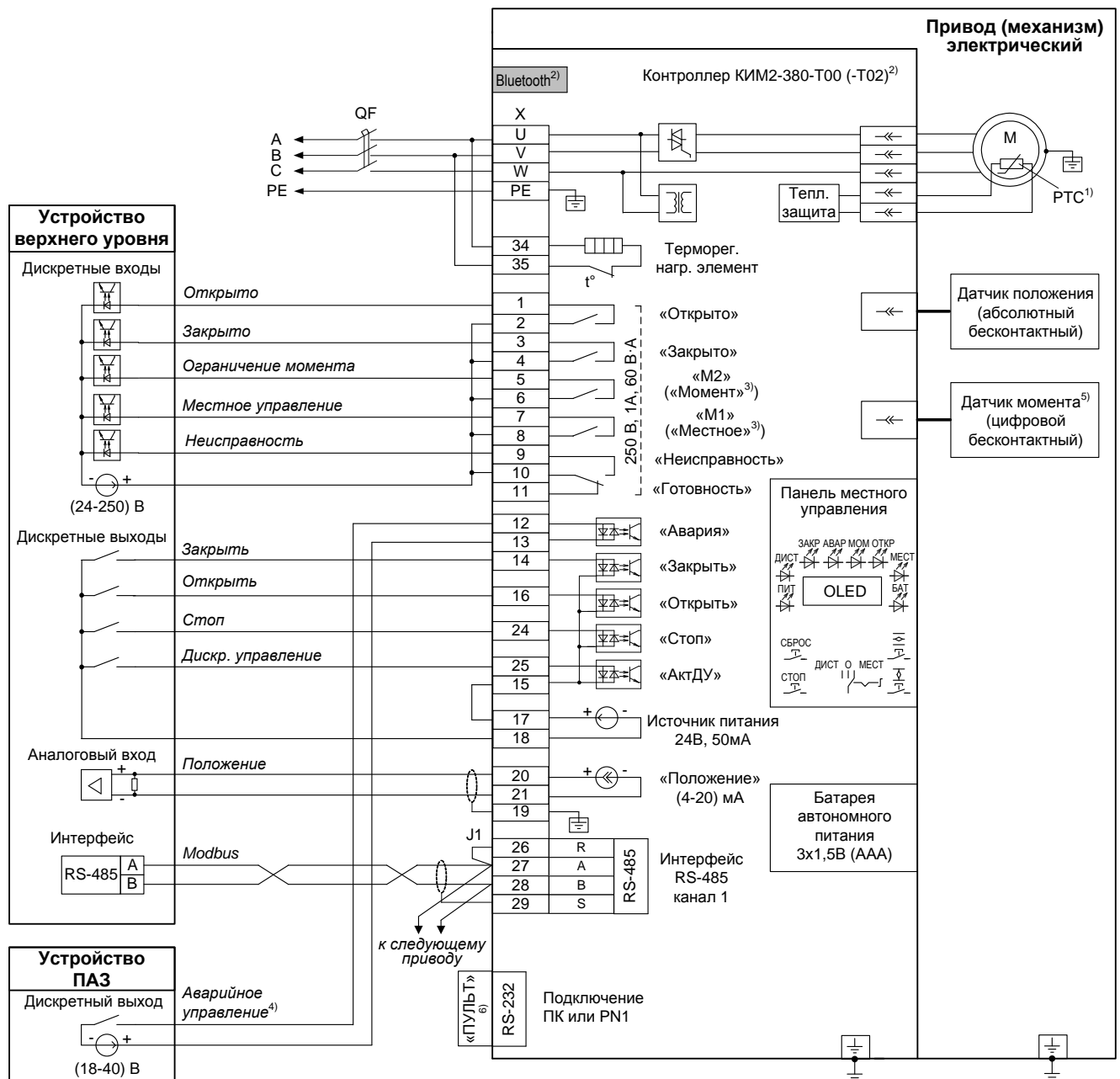
<sup>3)</sup> При наличии датчика момента.

<sup>4)</sup> В приводах ПЭП-00 и механизмах МЭОФ-17, МЭО(Ф)-00.



Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

- 1) При наличии датчика температуры.
- 2) При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е2С11-08/09/10/11/12/15/17/00-3F.
- 3) При наличии датчика момента.
- 4) В приводах ПЭП-00 и механизмах МЭОФ-17, МЭО(Ф)-00.



Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

<sup>2)</sup> При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-E2T02-08/09/10/11/12/15/17/00-3F.

<sup>3)</sup> Назначение выходов по умолчанию.

<sup>4)</sup> В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

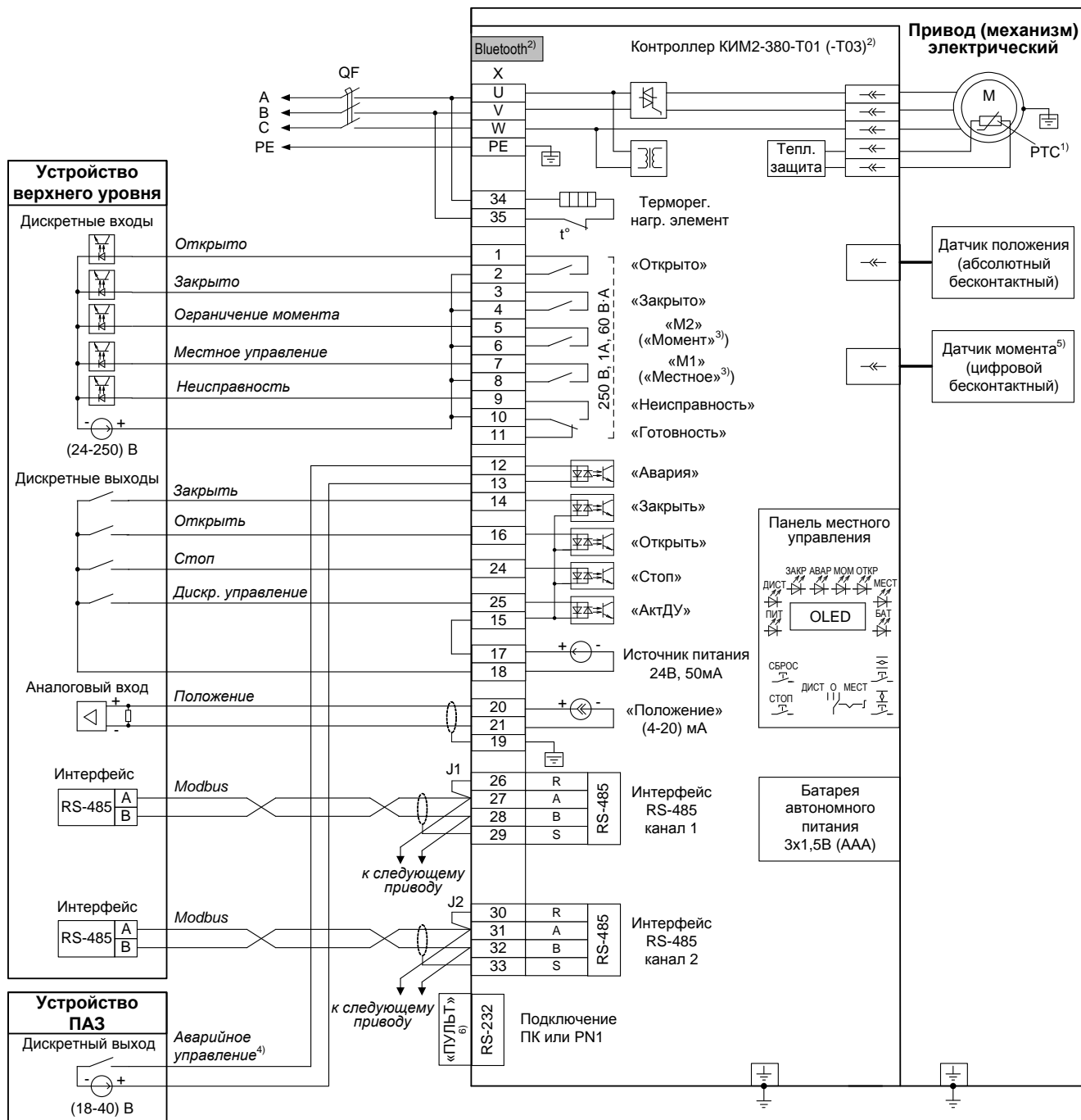
<sup>5)</sup> При наличии датчика момента.

<sup>6)</sup> В приводах ПЭП-00 и механизмах МЭОФ-17, МЭО(Ф)-00.

**П р и м е ч а н и е**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



Перемычки J1, J2 устанавливаются только у оконечного привода на линии связи.

1) При наличии датчика температуры.

2) При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-E2T03-08/09/10/11/12/15/17/00-3F.

3) Назначение выходов по умолчанию.

4) В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

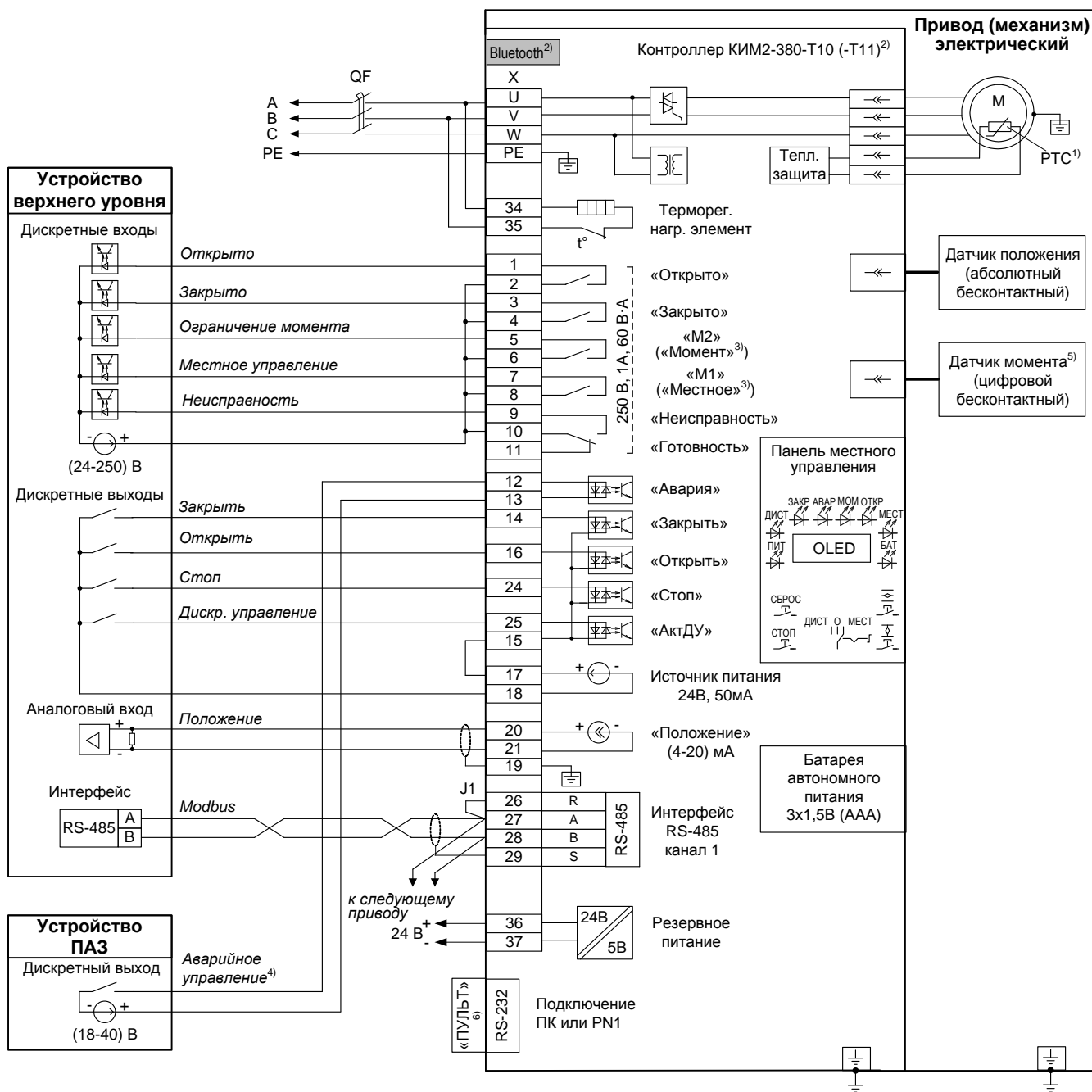
5) При наличии датчика момента.

6) В приводах ПЭП-00 и механизмах МЭОФ-17, МЭО(Ф)-00.

**П р и м е ч а н и е**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

<sup>2)</sup> При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е2Т11-08/09/10/11/12/15/17/00-3F.

<sup>3)</sup> Назначение выходов по умолчанию.

<sup>4)</sup> В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

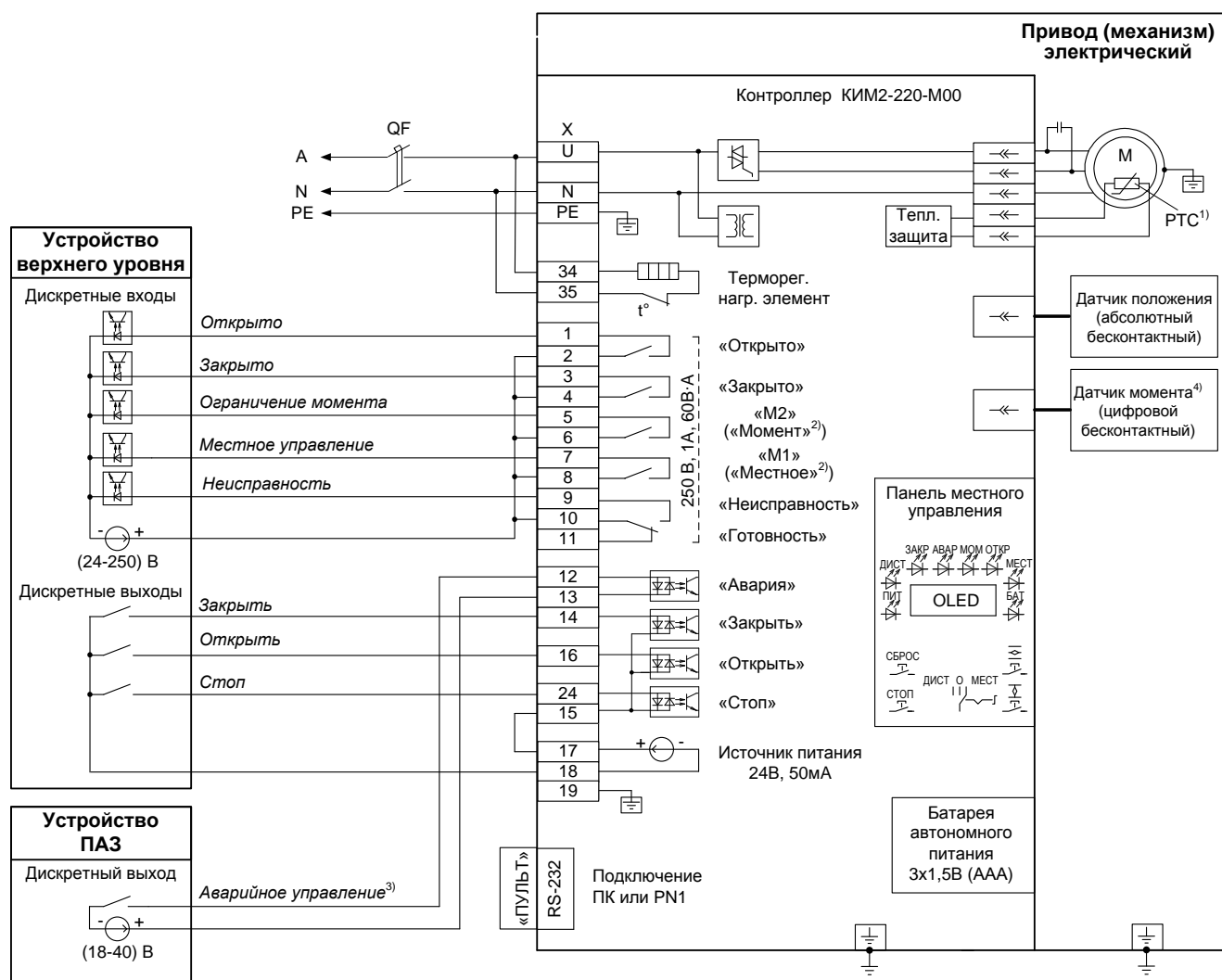
<sup>5)</sup> При наличии датчика момента.

<sup>6)</sup> В приводах ПЭП-00 и механизмах МЭОФ-17, МЭО(Ф)-00.

П р и м е ч а н и е

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.

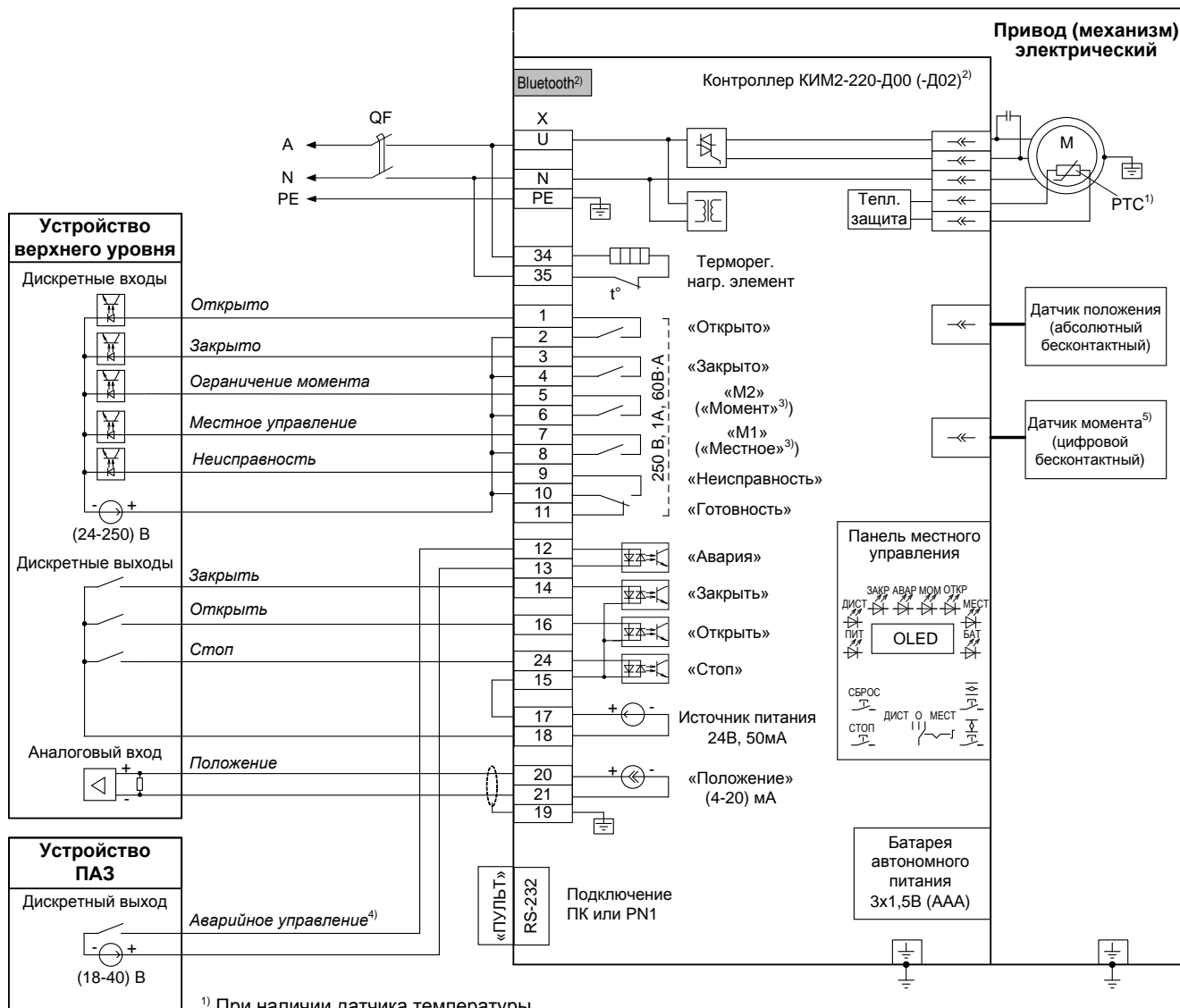


- 1) При наличии датчика температуры.  
 2) Назначение выходов по умолчанию.  
 3) В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.  
 4) При наличии датчика момента.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



¹) При наличии датчика температуры.

²) При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е2Д02-08/09/10/11/12/15/17/00-1F.

³) Назначение выходов по умолчанию.

⁴) В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

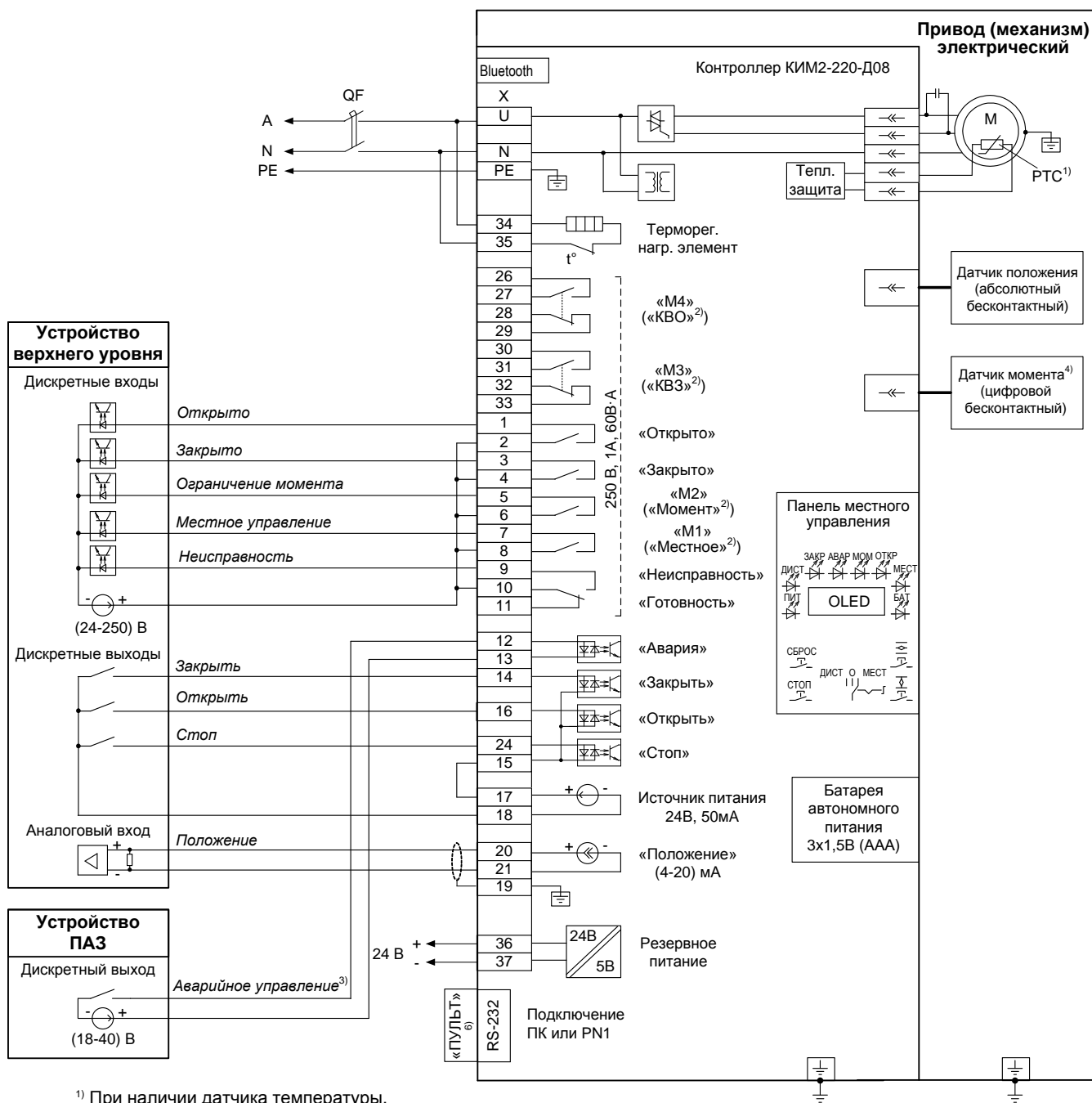
⁵) При наличии датчика момента.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.





<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

<sup>2)</sup> Назначение выходов по умолчанию.

<sup>3)</sup> В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

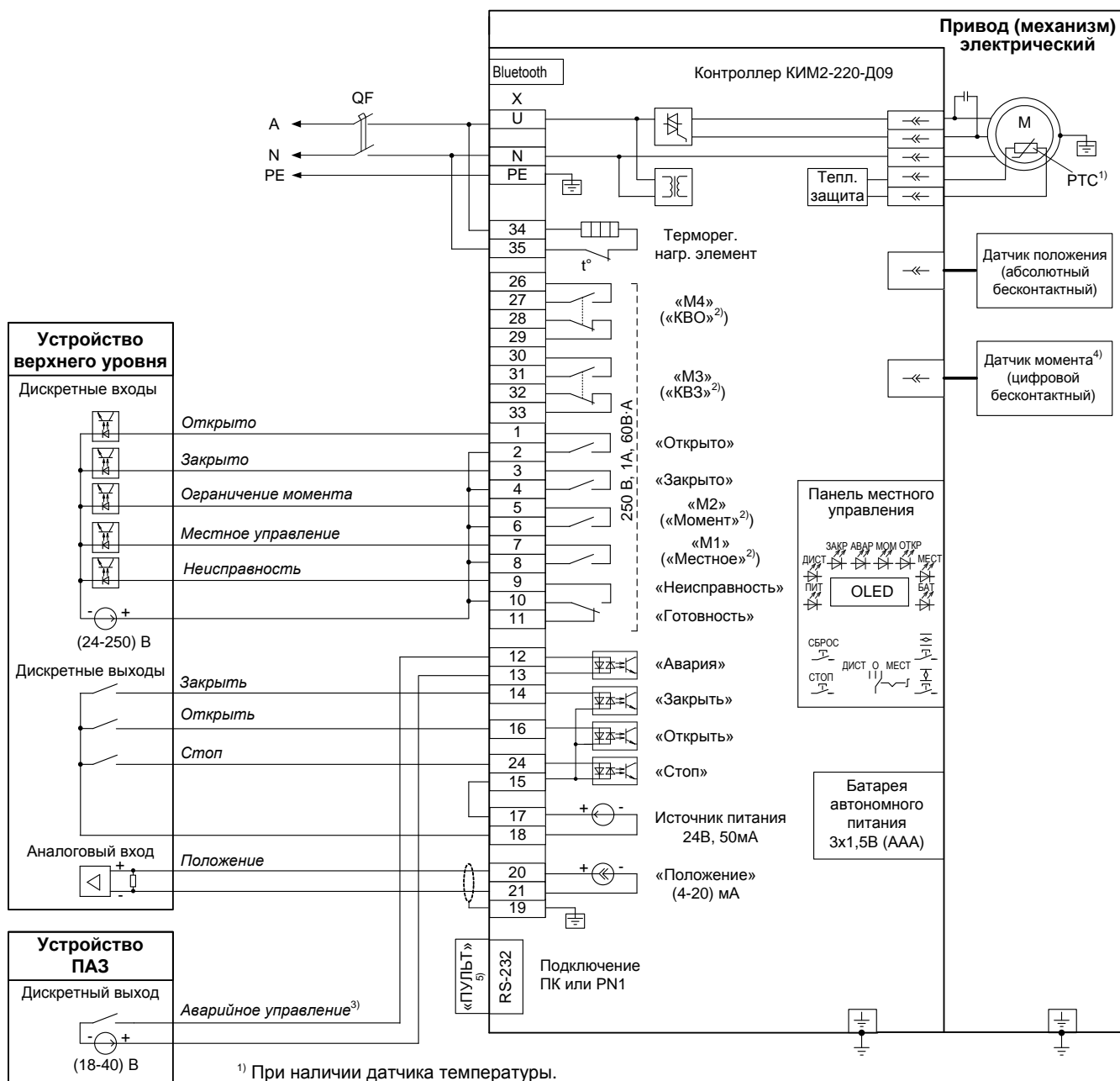
<sup>4)</sup> При наличии датчика момента.

<sup>6)</sup> В приводах ПЭП-00 и механизмах МЭОФ-17, МЭО(Ф)-00.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

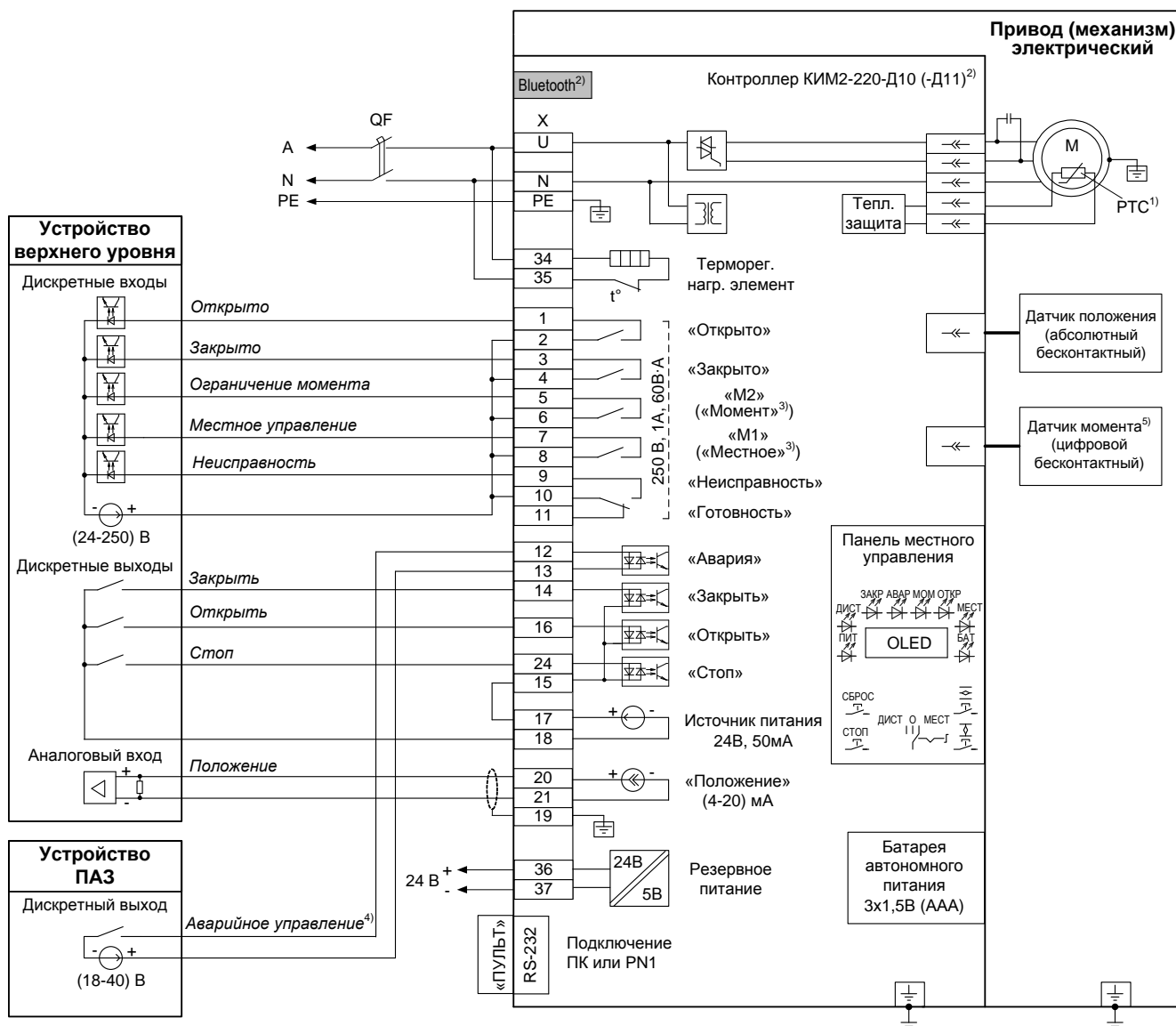
- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



- 1) При наличии датчика температуры.
- 2) Назначение выходов по умолчанию.
- 3) В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.
- 4) При наличии датчика момента.
- 5) В приводах ПЭП-00 и механизмах МЭОФ-17, МЭО(Ф)-00.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):  
 - подано электрическое питание;  
 - в режиме дистанционного управления;  
 - выходной орган установлен в среднем положении;  
 - момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



1) При наличии датчика температуры.

2) При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е2Д11-08/09/10/11/12/15/17/00-1F.

3) Назначение выходов по умолчанию.

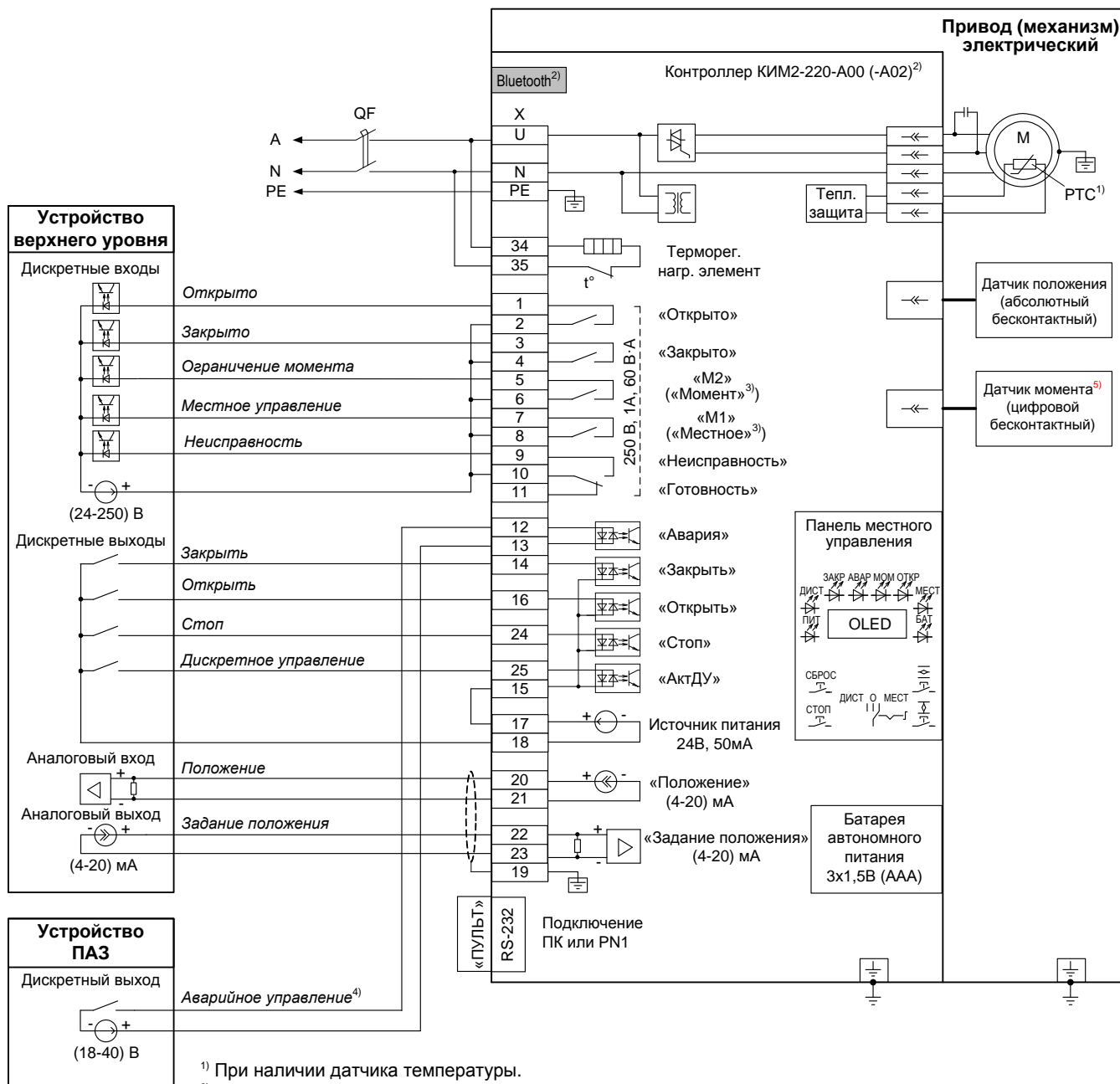
4) В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

5) При наличии датчика момента.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

<sup>2)</sup> При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-E2A02-08/09/10/11/12/15/17/00-1F.

<sup>3)</sup> Назначение выходов по умолчанию.

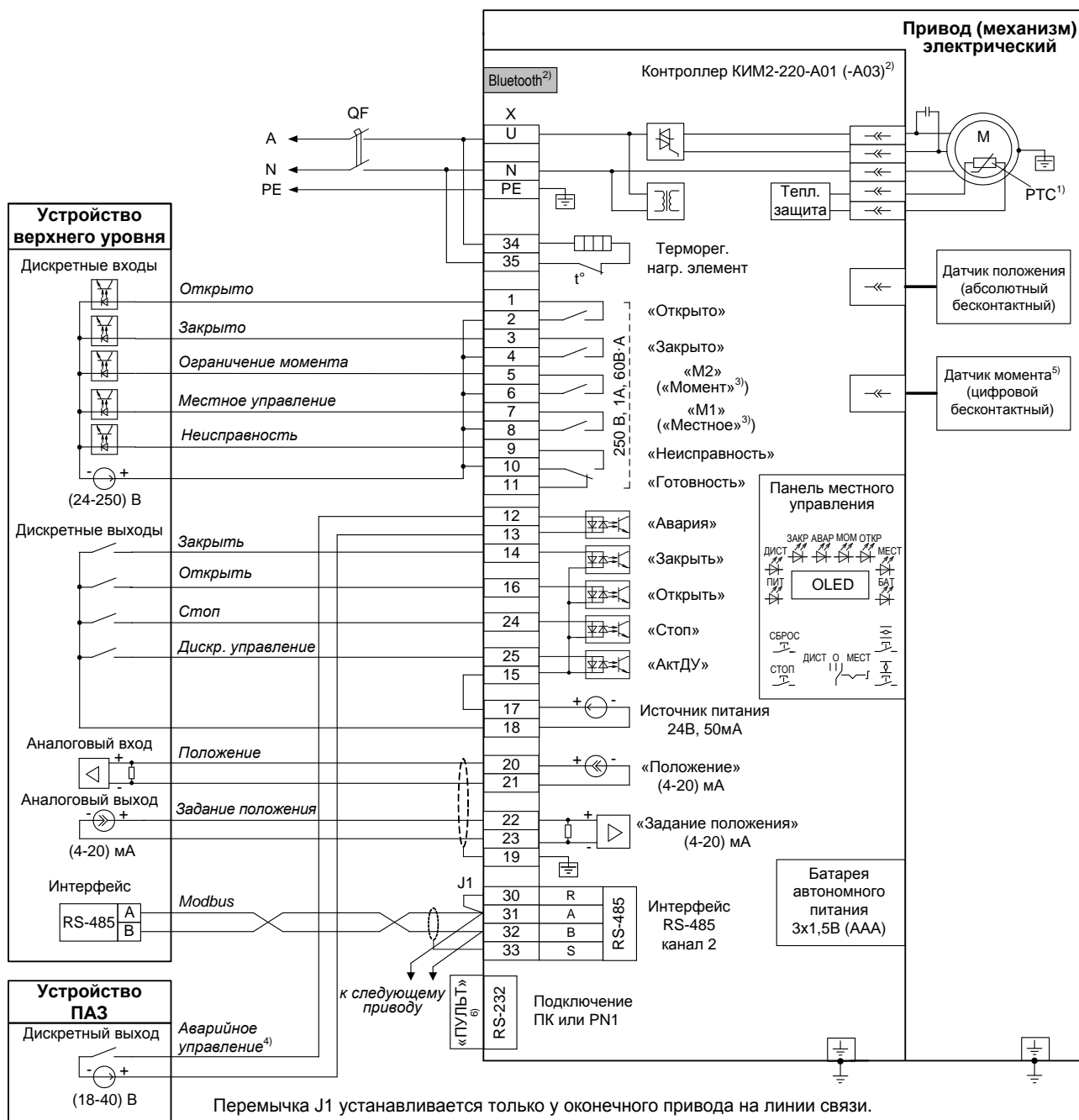
<sup>4)</sup> В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

<sup>5)</sup> При наличии датчика момента.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

<sup>2)</sup> При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-E2A03-08/09/10/11/12/15/17/00-1F.

<sup>3)</sup> Назначение выходов по умолчанию.

<sup>4)</sup> В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

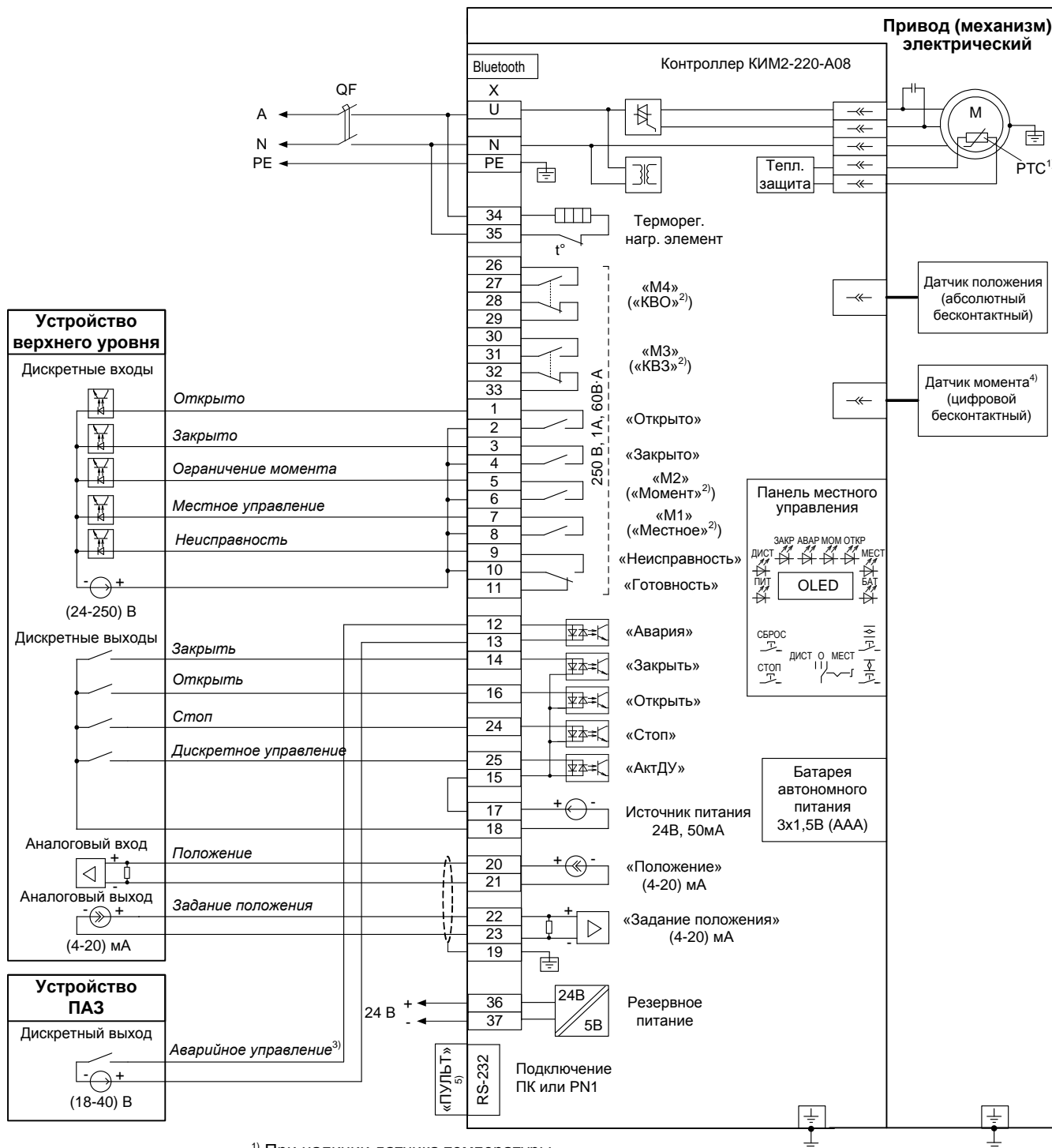
<sup>5)</sup> При наличии датчика момента.

<sup>6)</sup> В приводах ПЭП-00 и механизмах МЭОФ-17, МЭО(Ф)-00.

**П р и м е ч а н и е**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.

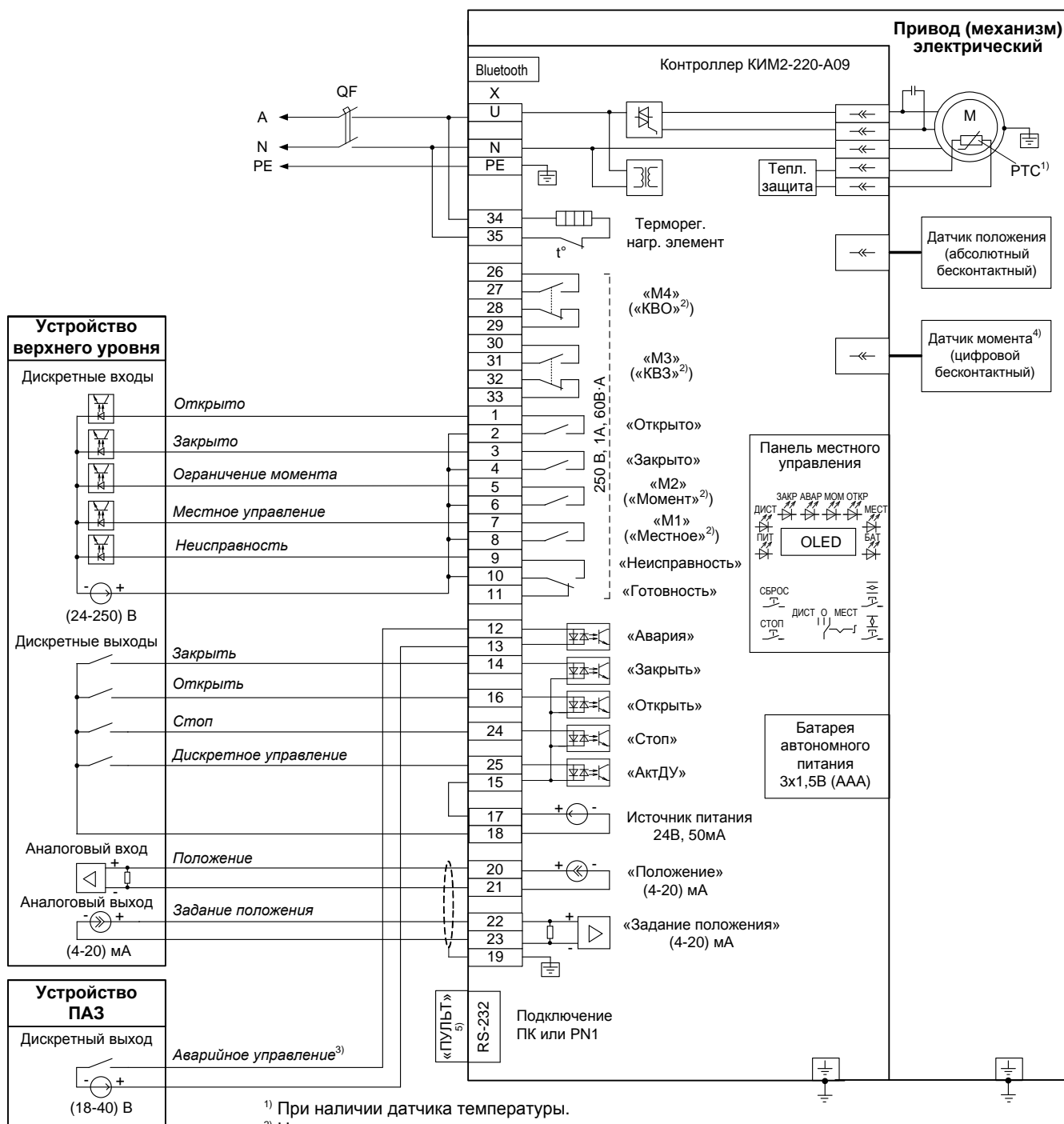


- 1) При наличии датчика температуры.
- 2) Назначение выходов по умолчанию.
- 3) В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.
- 4) При наличии датчика момента.
- 5) В приводах ПЭП-00 и механизмах МЭОФ-17, МЭО(Ф)-00.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

<sup>2)</sup> Назначение выходов по умолчанию.

<sup>3)</sup> В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

<sup>4)</sup> При наличии датчика момента.

<sup>5)</sup> В приводах ПЭП-00 и механизмах МЭОФ-17, МЭО(Ф)-00.

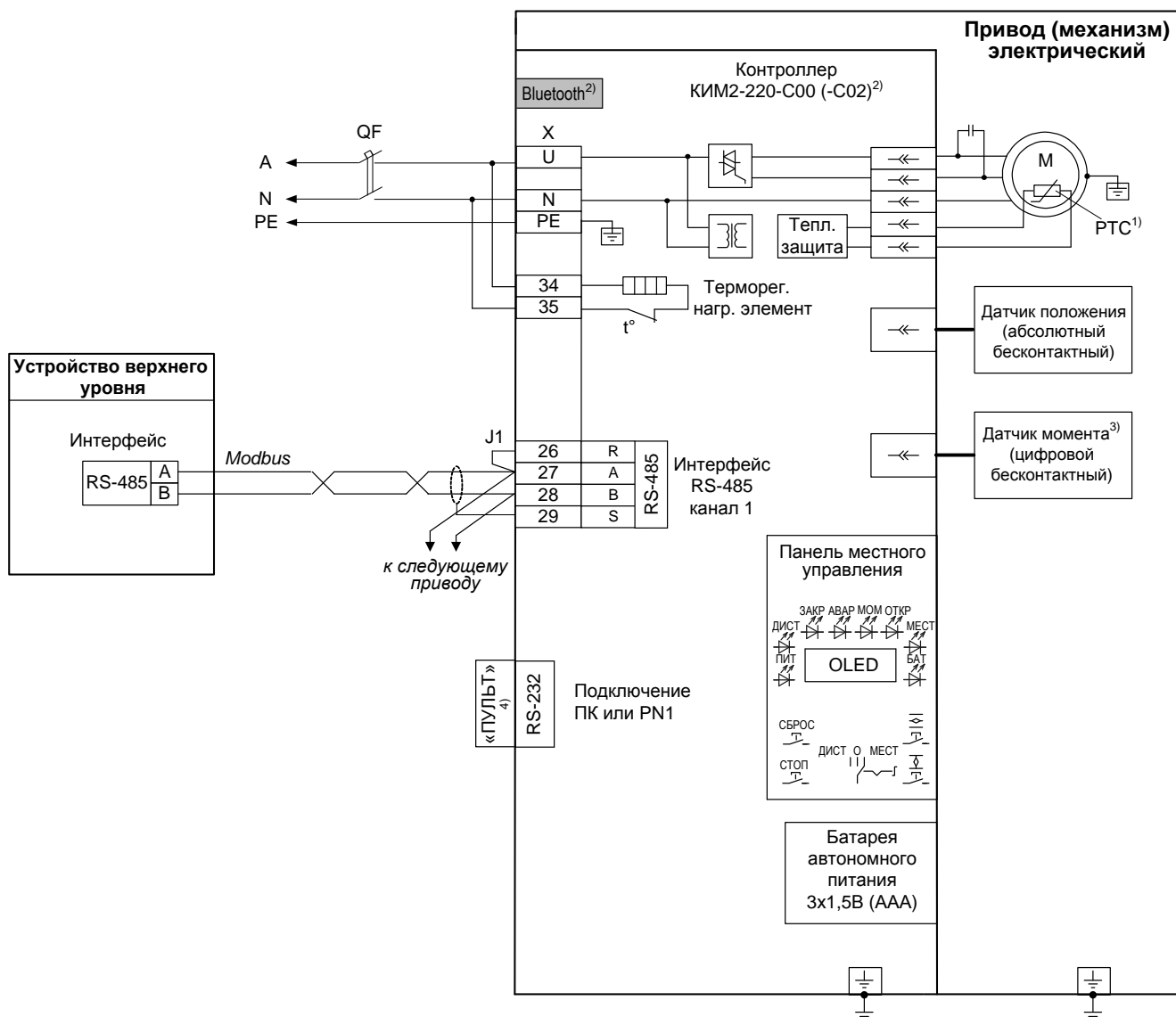
**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.

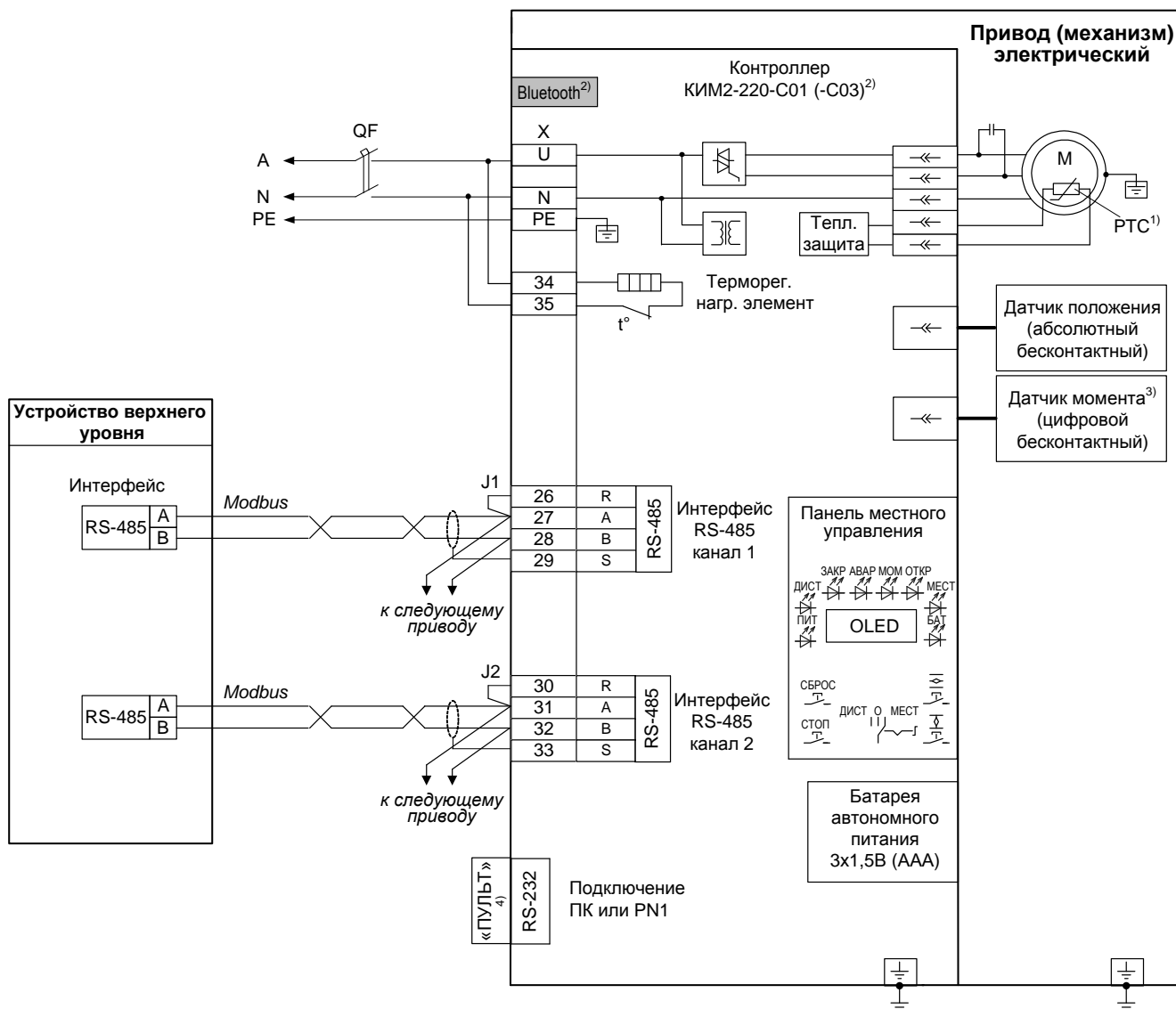






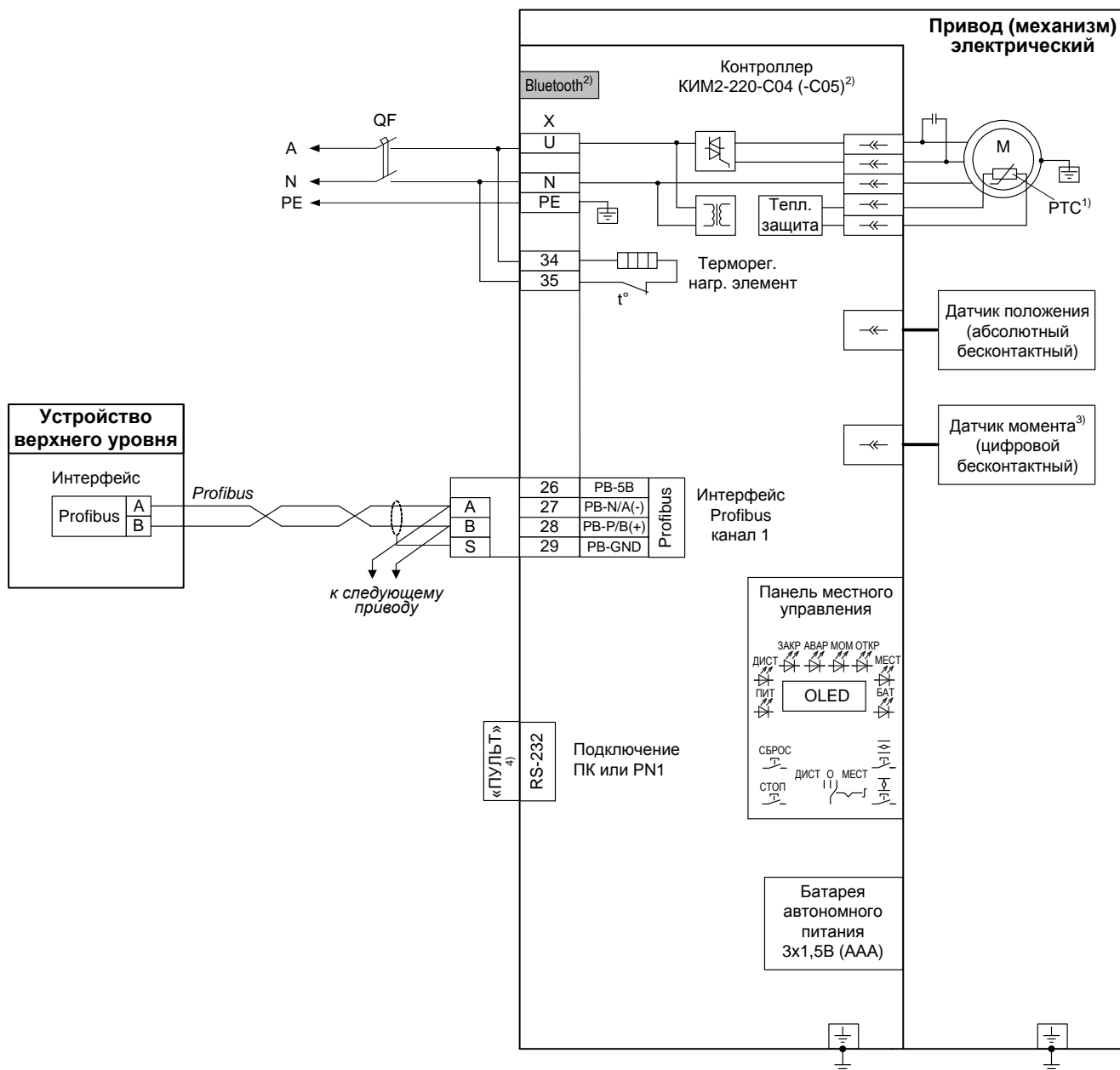
Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

- 1) При наличии датчика температуры.
- 2) При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-E2C02-08/09/10/11/12/15/17/00-1F.
- 3) При наличии датчика момента.
- 4) В приводах ПЭП-00 и механизмах МЭОФ-17, МЭО(Ф)-00.



Переключки J1, J2 устанавливаются только у оконечного привода на линии связи.

- 1) При наличии датчика температуры.
- 2) При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е2С03-08/09/10/11/12/15/17/00-1F.
- 3) При наличии датчика момента.
- 4) В приводах ПЭП-00 и механизмах МЭОФ-17, МЭО(Ф)-00.

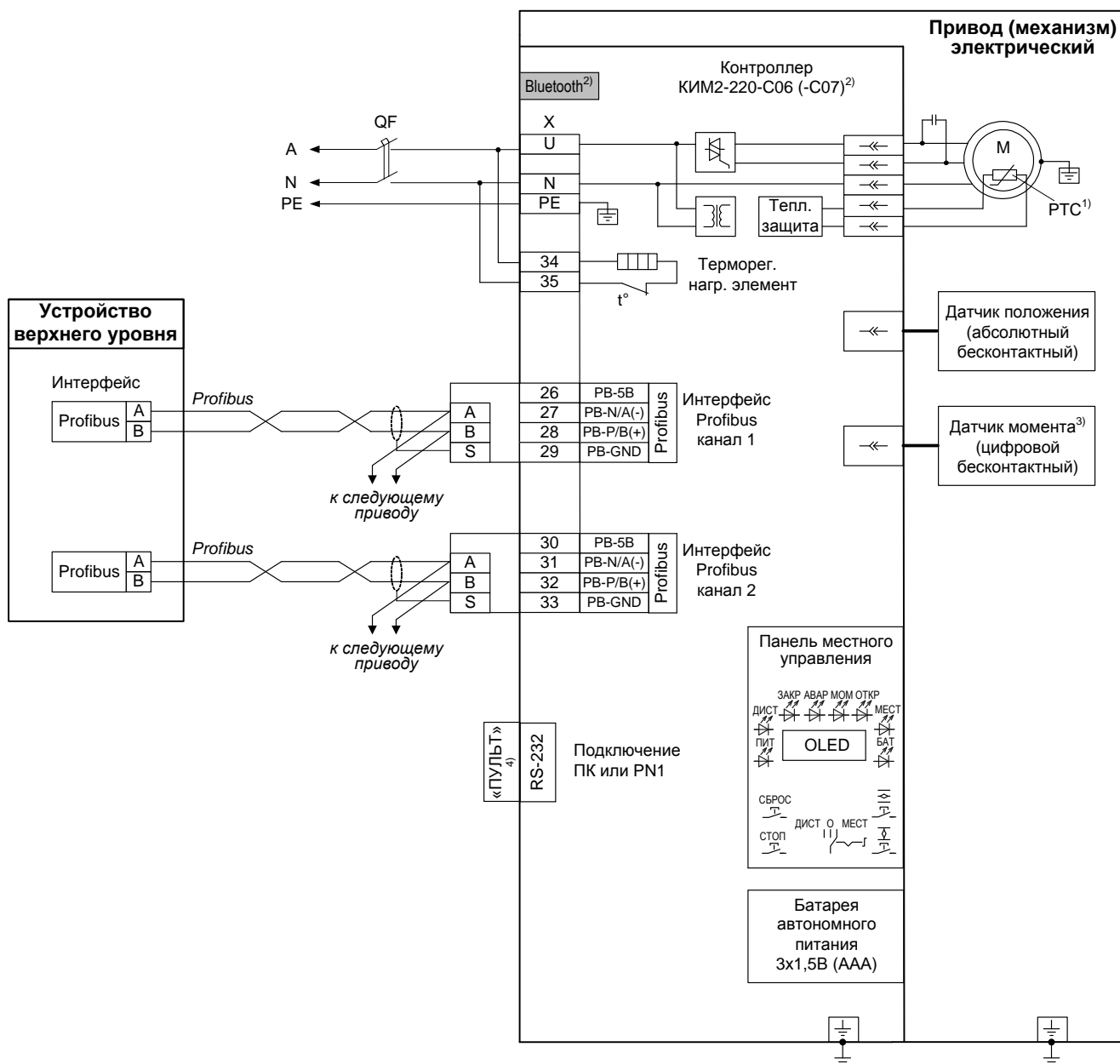


1) При наличии датчика температуры.

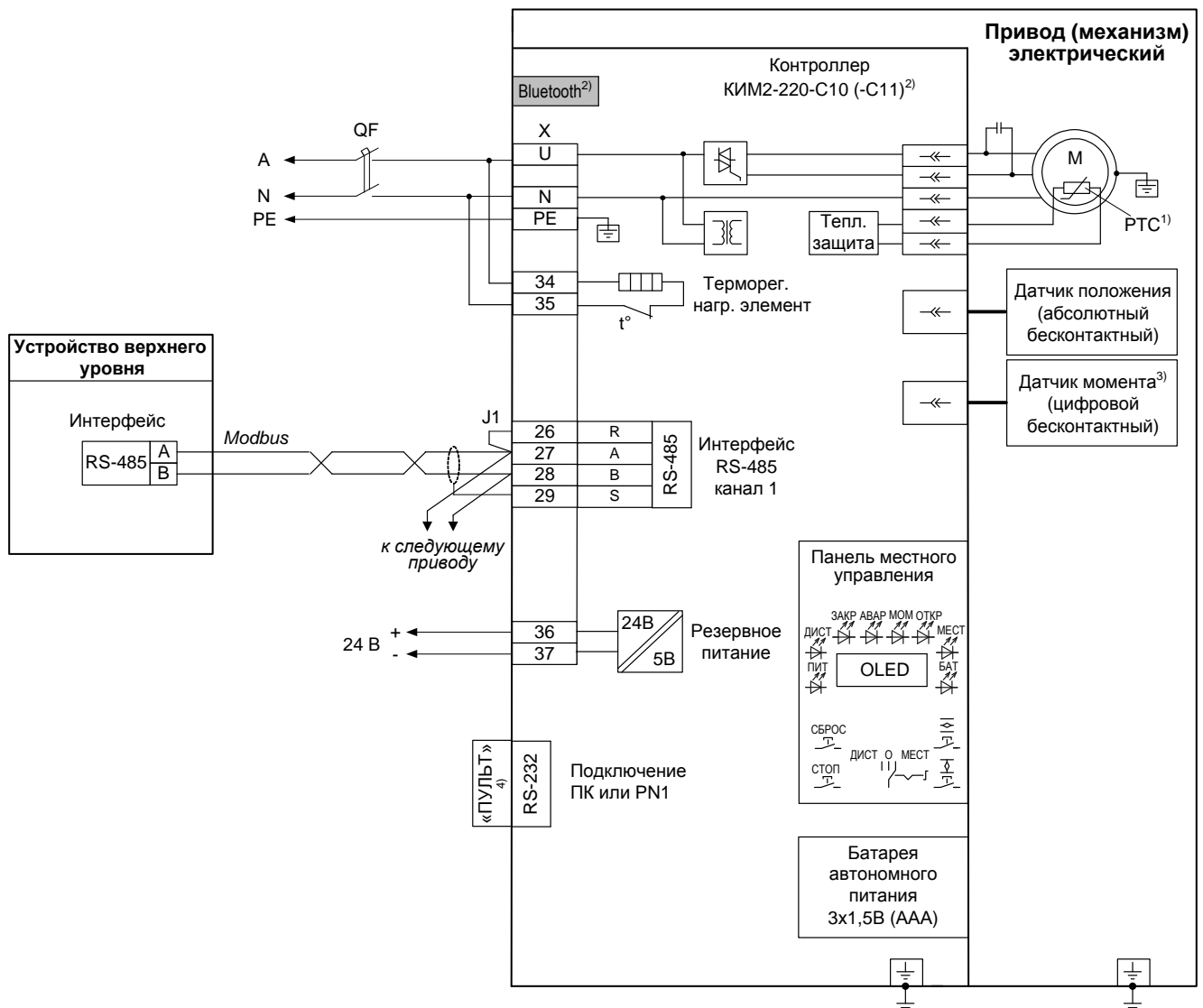
2) При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-E2C05-08/09/10/11/12/15/17/00-1F.

3) При наличии датчика момента.

4) В приводах ПЭП-00 и механизмах МЭОФ-17, МЭО(Ф)-00.

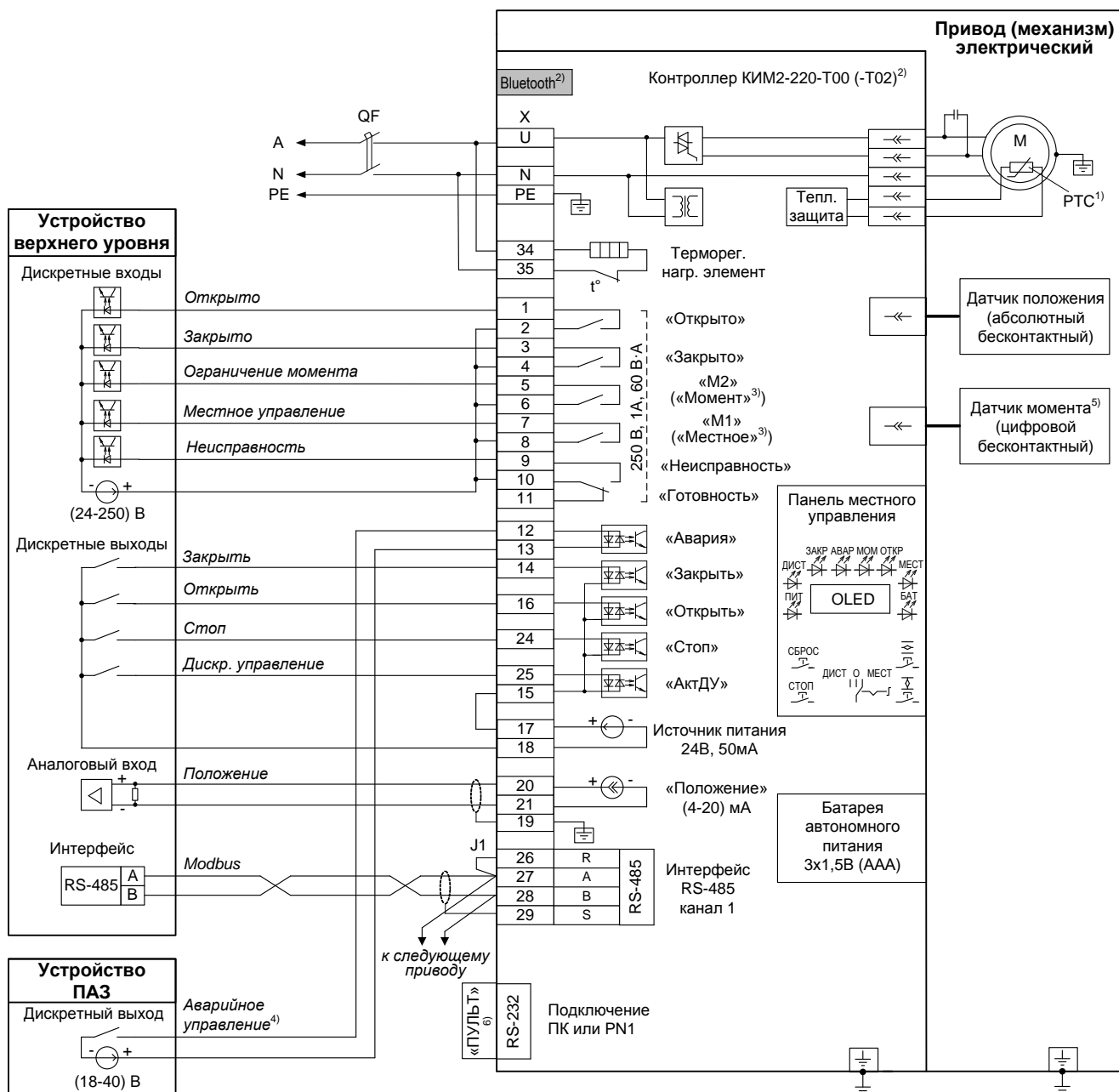


1) При наличии датчика температуры.  
 2) При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е2С07-08/09/10/11/12/15/17/00-1F.  
 3) При наличии датчика момента.  
 4) В приводах ПЭП-00 и механизмах МЭОФ-17, МЭО(Ф)-00.



Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

- <sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.
- <sup>2)</sup> При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е2С11-08/09/10/11/12/15/17/00-1F.
- <sup>3)</sup> При наличии датчика момента.
- <sup>4)</sup> В приводах ПЭП-00 и механизмах МЭОФ-17, МЭО(Ф)-00.



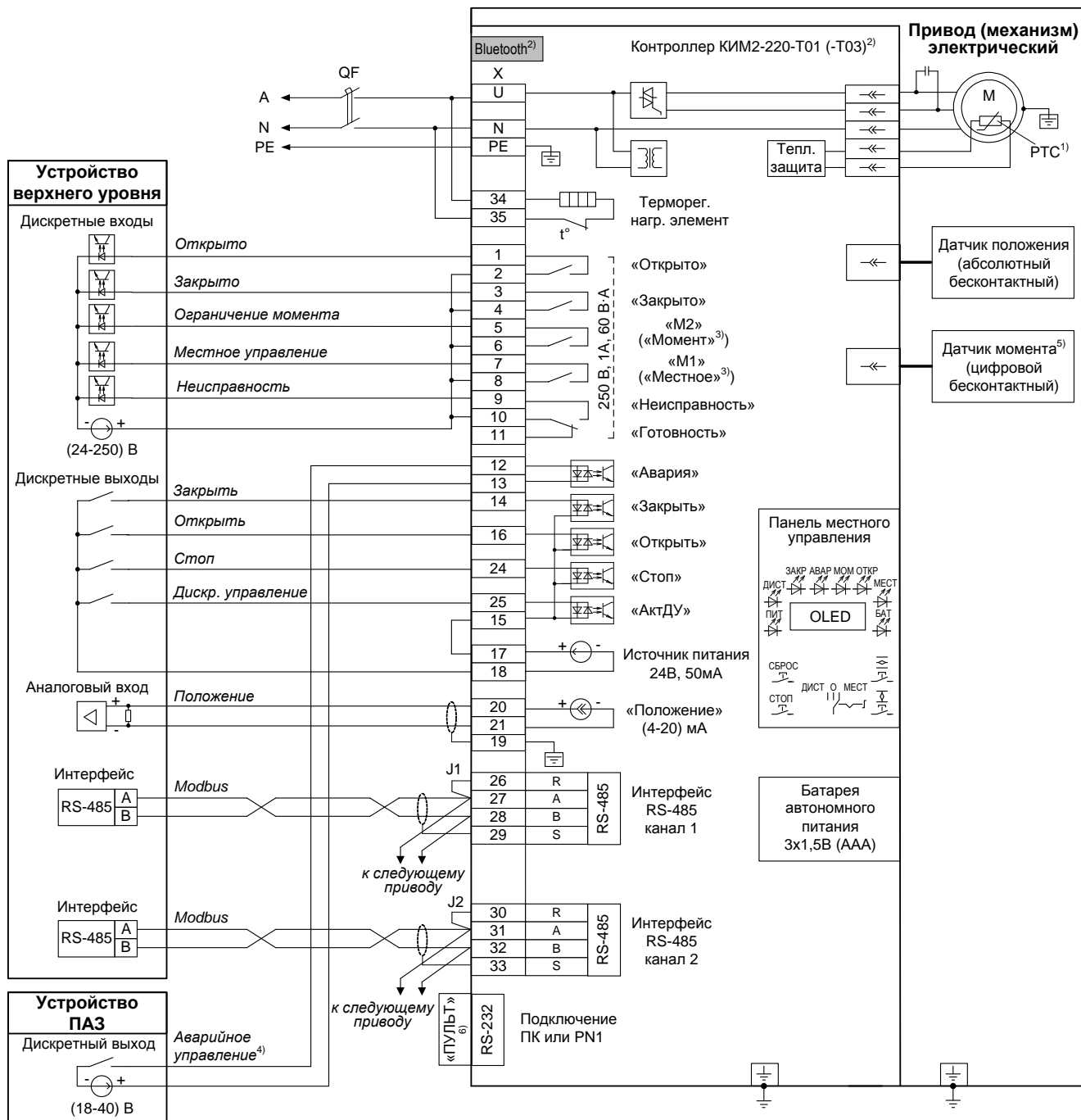
Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

- При наличии датчика температуры.
- При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-E2T02-08/09/10/11/12/15/17/00-1F.
- Назначение выходов по умолчанию.
- В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.
- При наличии датчика момента.
- В приводах ПЭП-00 и механизмах МЭОФ-17, МЭО(Ф)-00.

**П р и м е ч а н и е**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



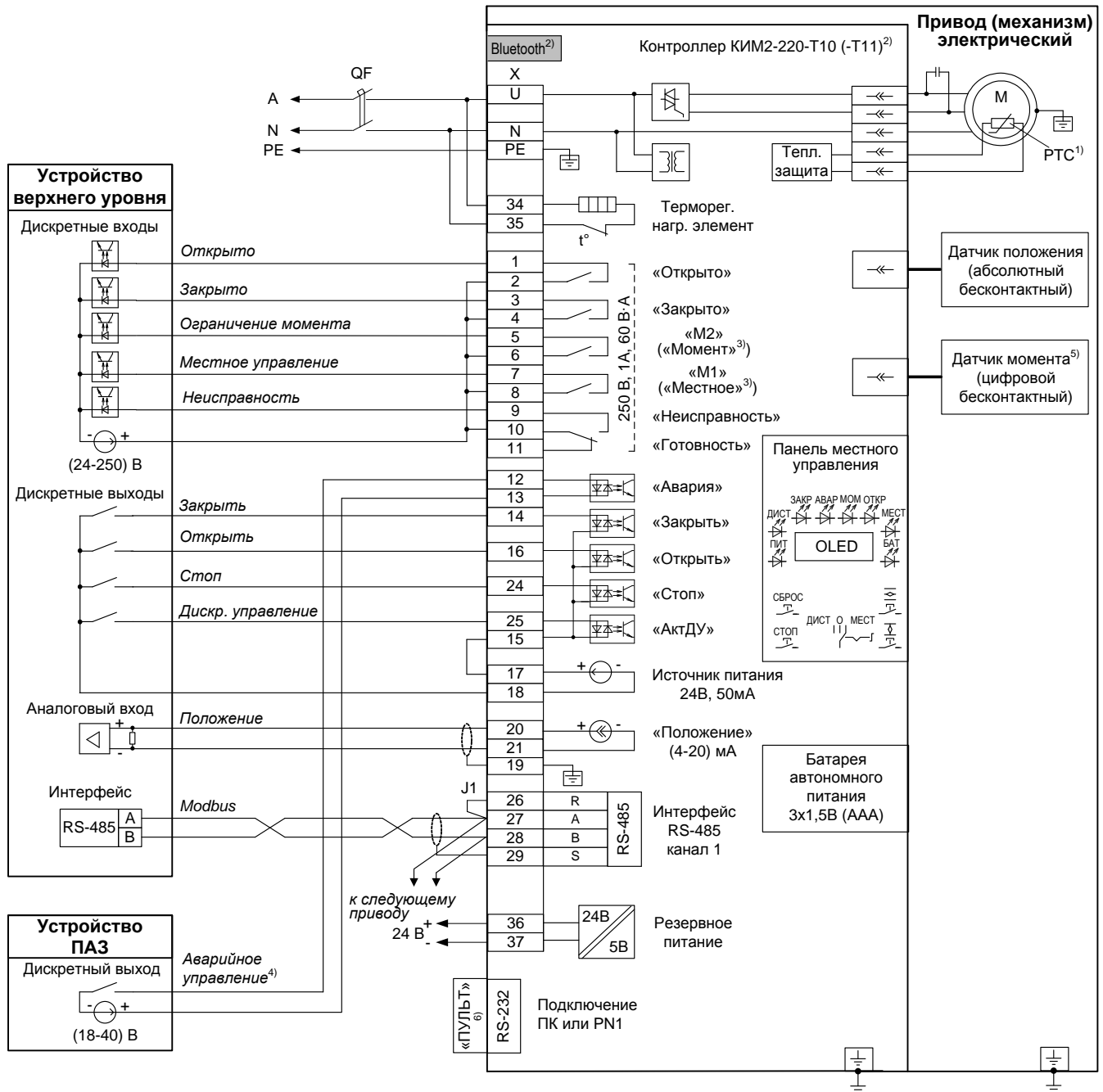
Перемычки J1, J2 устанавливаются только у оконечного привода на линии связи.

- 1) При наличии датчика температуры.
- 2) При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-E2T03-08/09/10/11/12/15/17/00-1F.
- 3) Назначение выходов по умолчанию.
- 4) В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.
- 5) При наличии датчика момента.
- 6) В приводах ПЭП-00 и механизмах МЭОФ-17, МЭО(Ф)-00.

**П р и м е ч а н и е**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



Переключатель J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

<sup>2)</sup> При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е2Т11-08/09/10/11/12/15/17/00-1F.

<sup>3)</sup> Назначение выходов по умолчанию.

<sup>4)</sup> В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

<sup>5)</sup> При наличии датчика момента.

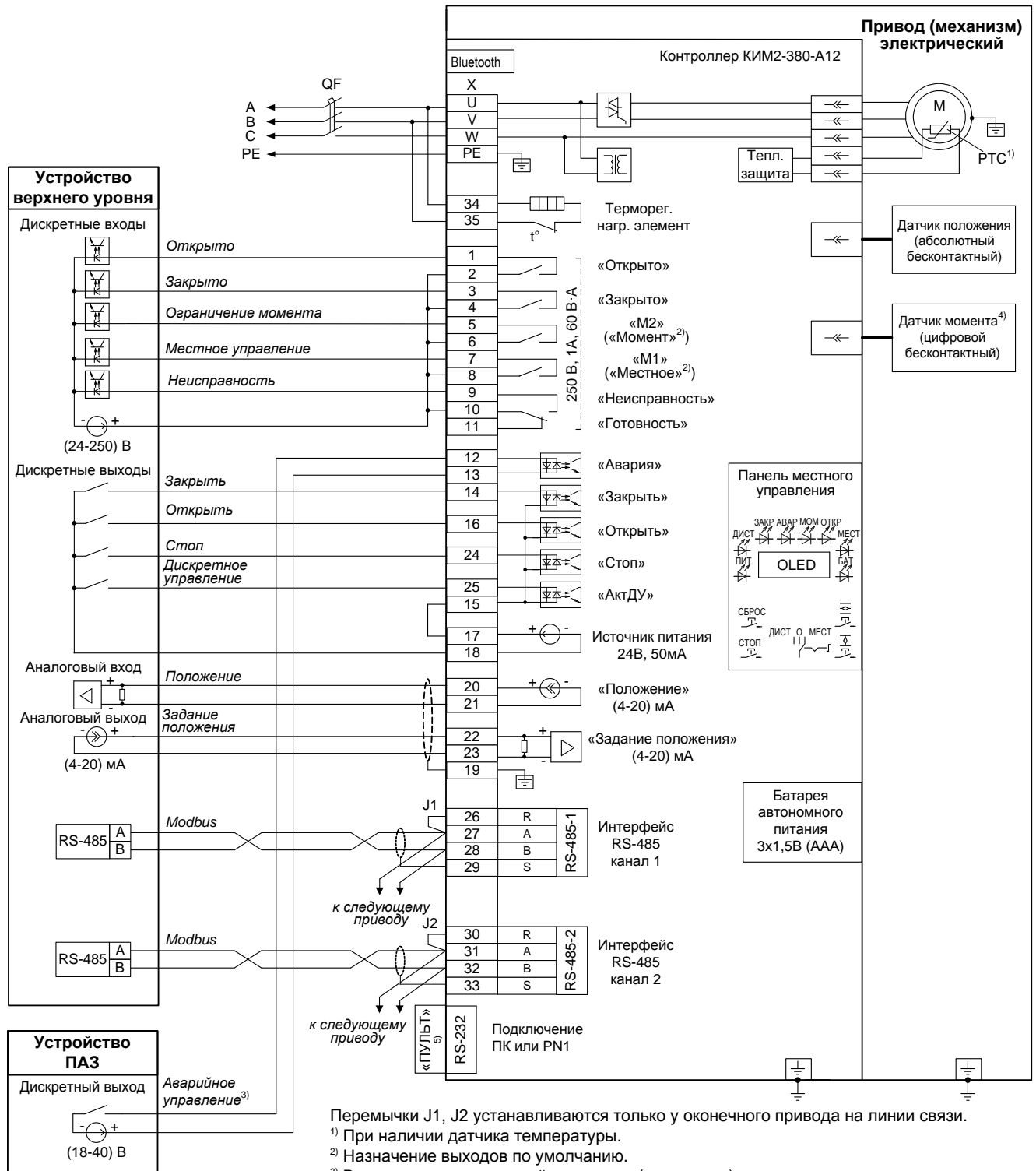
<sup>6)</sup> В приводах ПЭП-00 и механизмах МЭОФ-17, МЭО(Ф)-00.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.





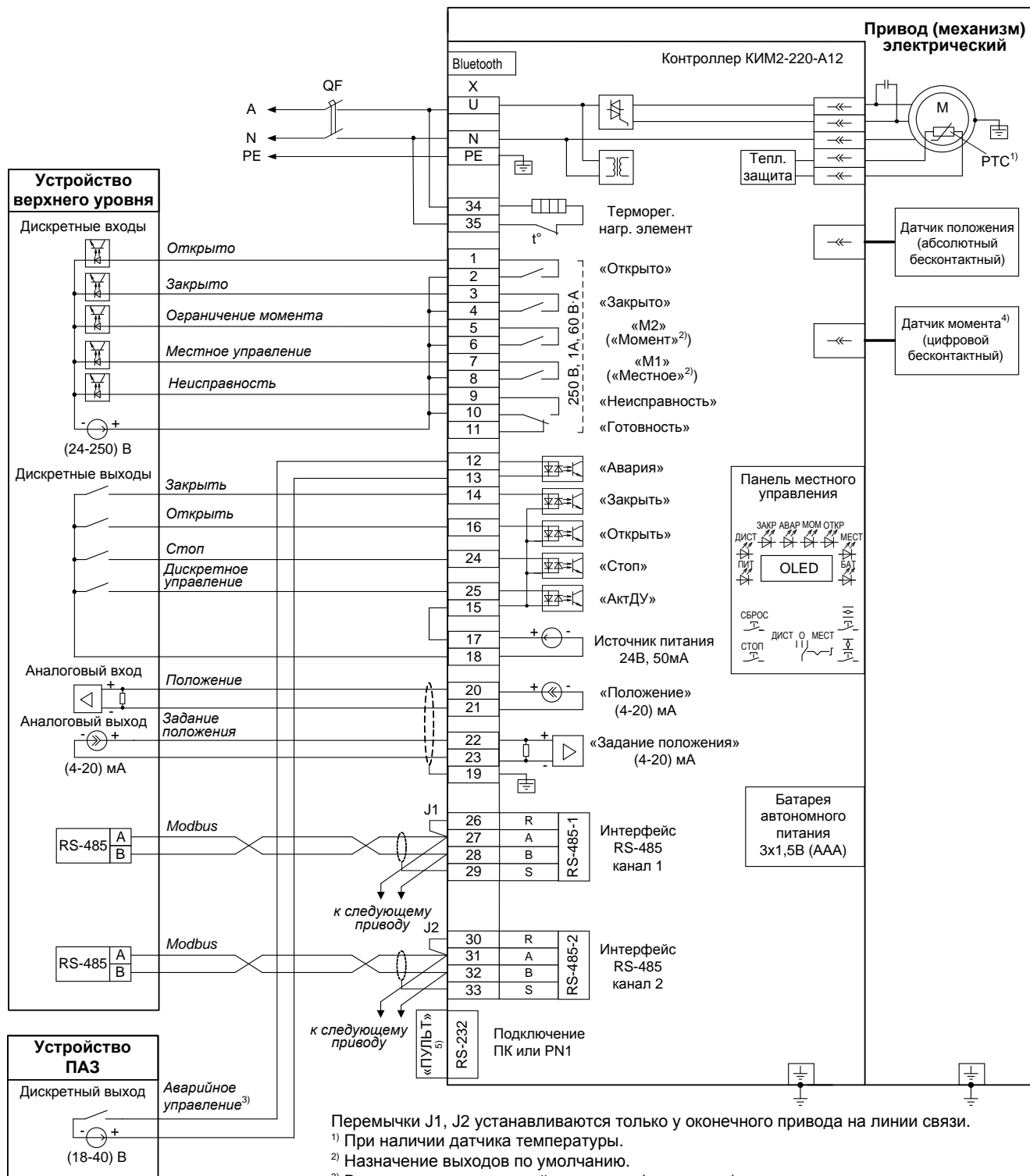
Перемычки J1, J2 устанавливаются только у оконечного привода на линии связи.

- <sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.
- <sup>2)</sup> Назначение выходов по умолчанию.
- <sup>3)</sup> В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.
- <sup>4)</sup> При наличии датчика момента.
- <sup>5)</sup> В приводах ПЭП-00 и механизмах МЭОФ-17, МЭО(Ф)-00.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



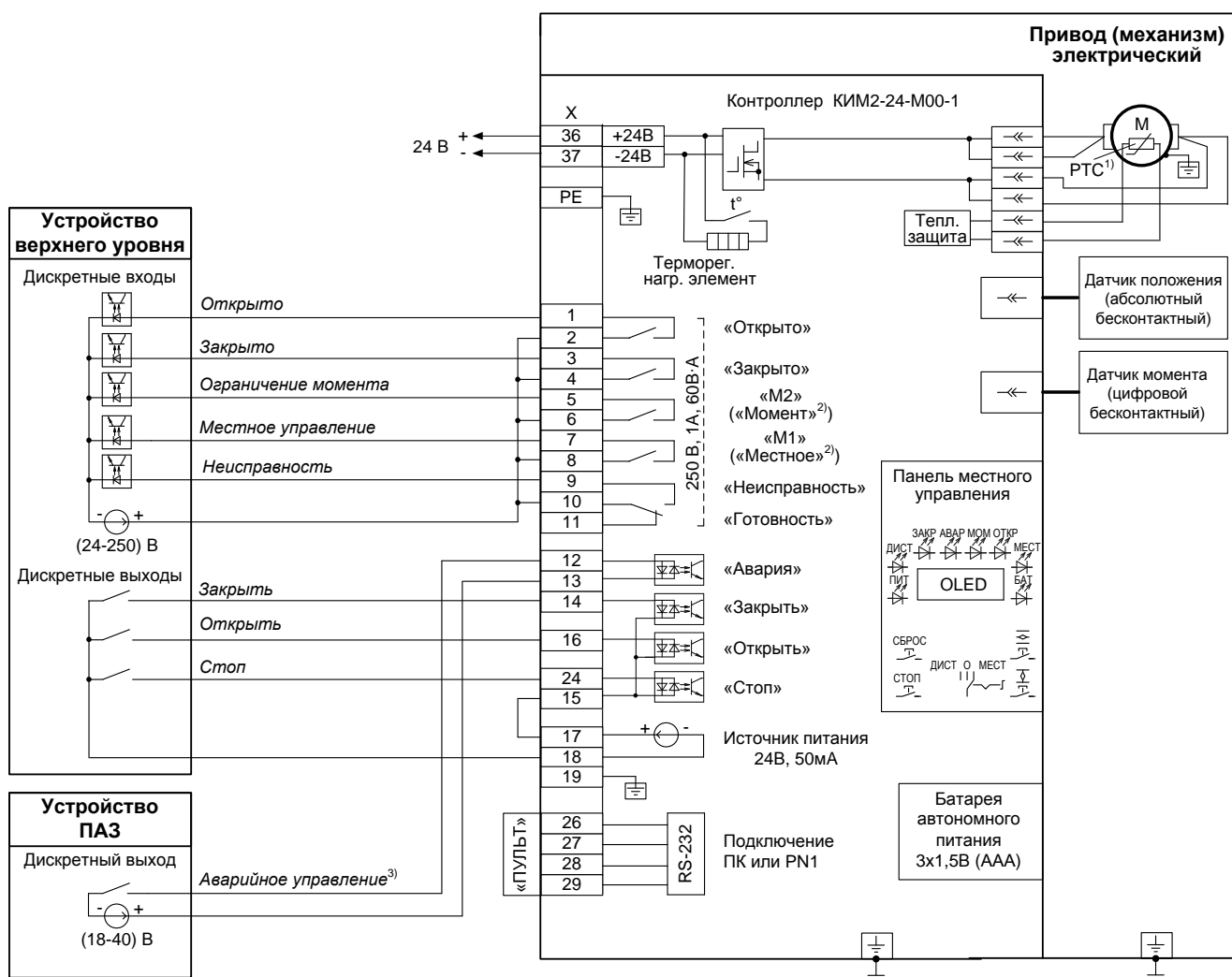
Перемычки J1, J2 устанавливаются только у оконечного привода на линии связи.

- 1) При наличии датчика температуры.
- 2) Назначение выходов по умолчанию.
- 3) В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.
- 4) При наличии датчика момента.
- 5) В приводах ПЭП-00 и механизмах МЭОФ-17, МЭО(Ф)-00.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

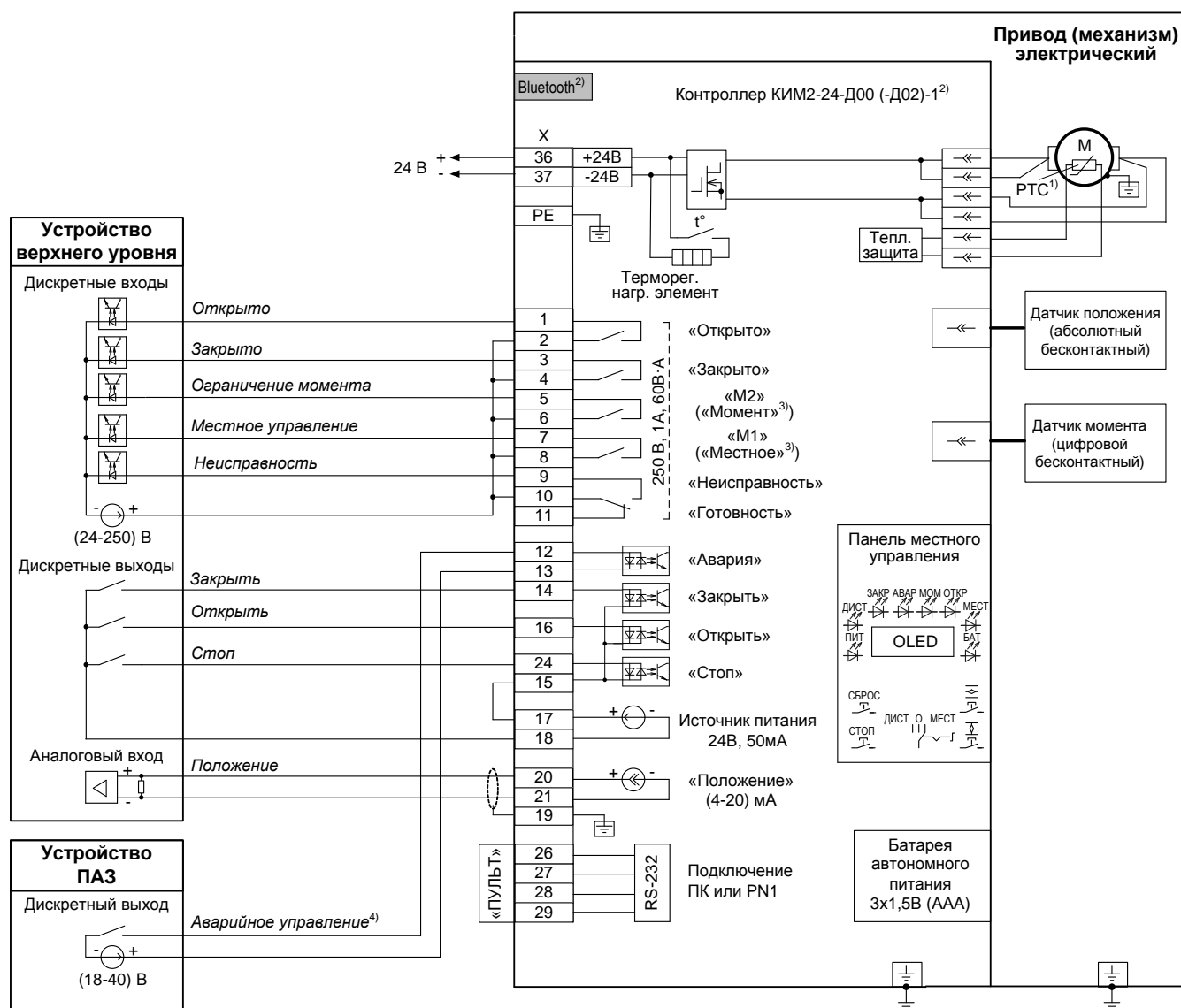
<sup>2)</sup> Назначение выходов по умолчанию.

<sup>3)</sup> В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

**П р и м е ч а н и е**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



1) При наличии датчика температуры.

2) При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е2Д02-15-24.

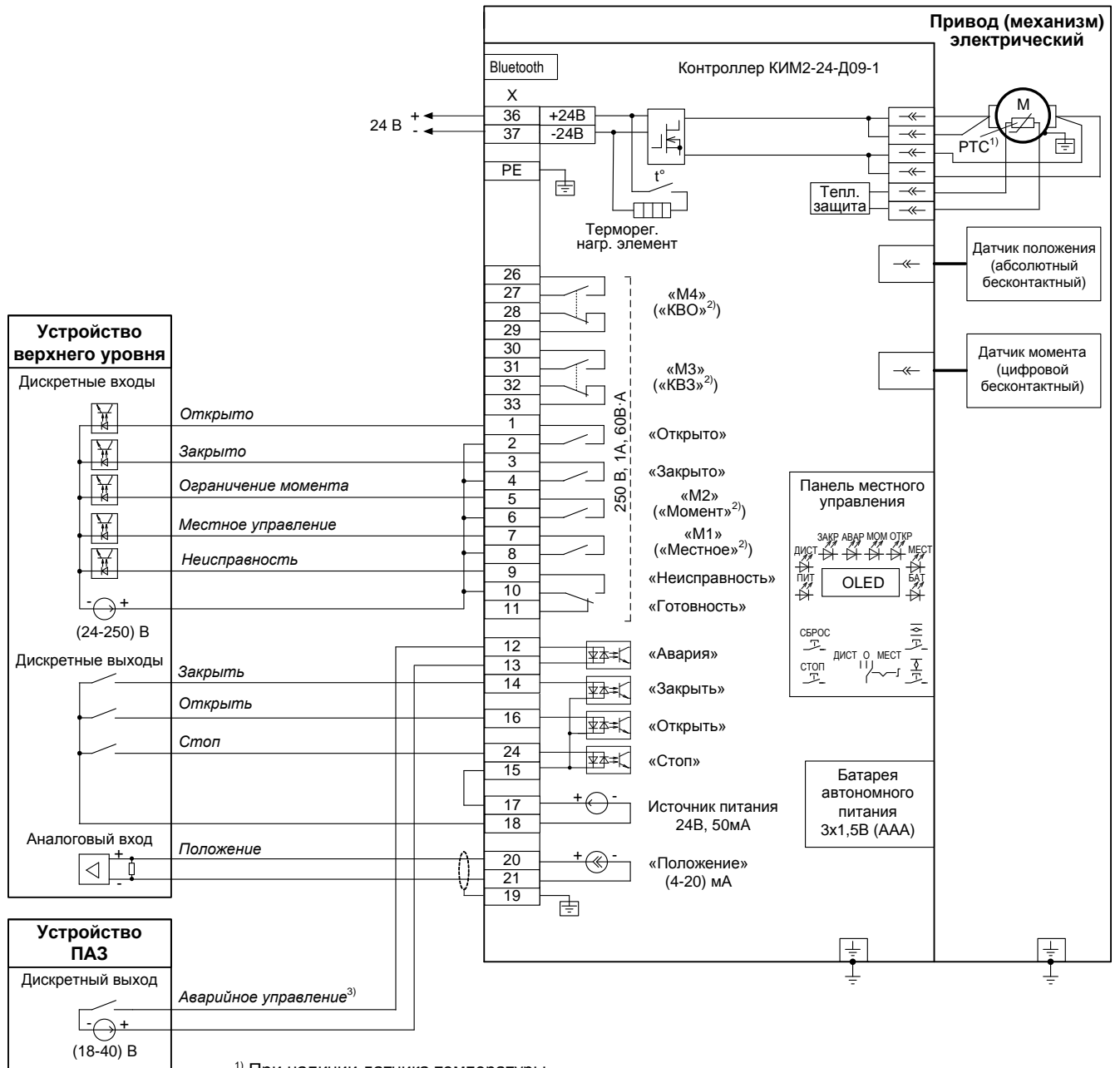
3) Назначение выходов по умолчанию.

4) В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

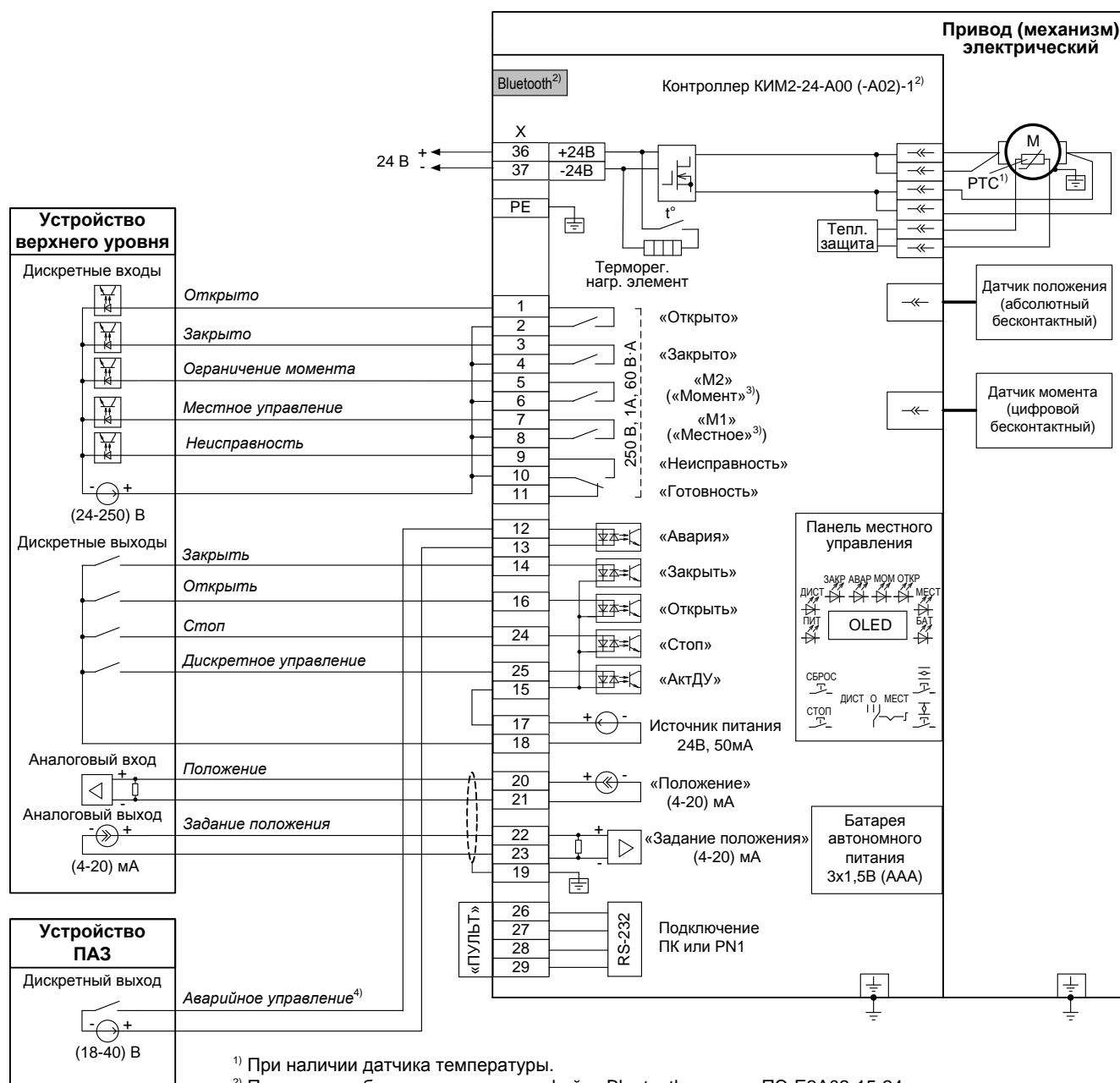
<sup>2)</sup> Назначение выходов по умолчанию.

<sup>3)</sup> В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

<sup>2)</sup> При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е2А02-15-24.

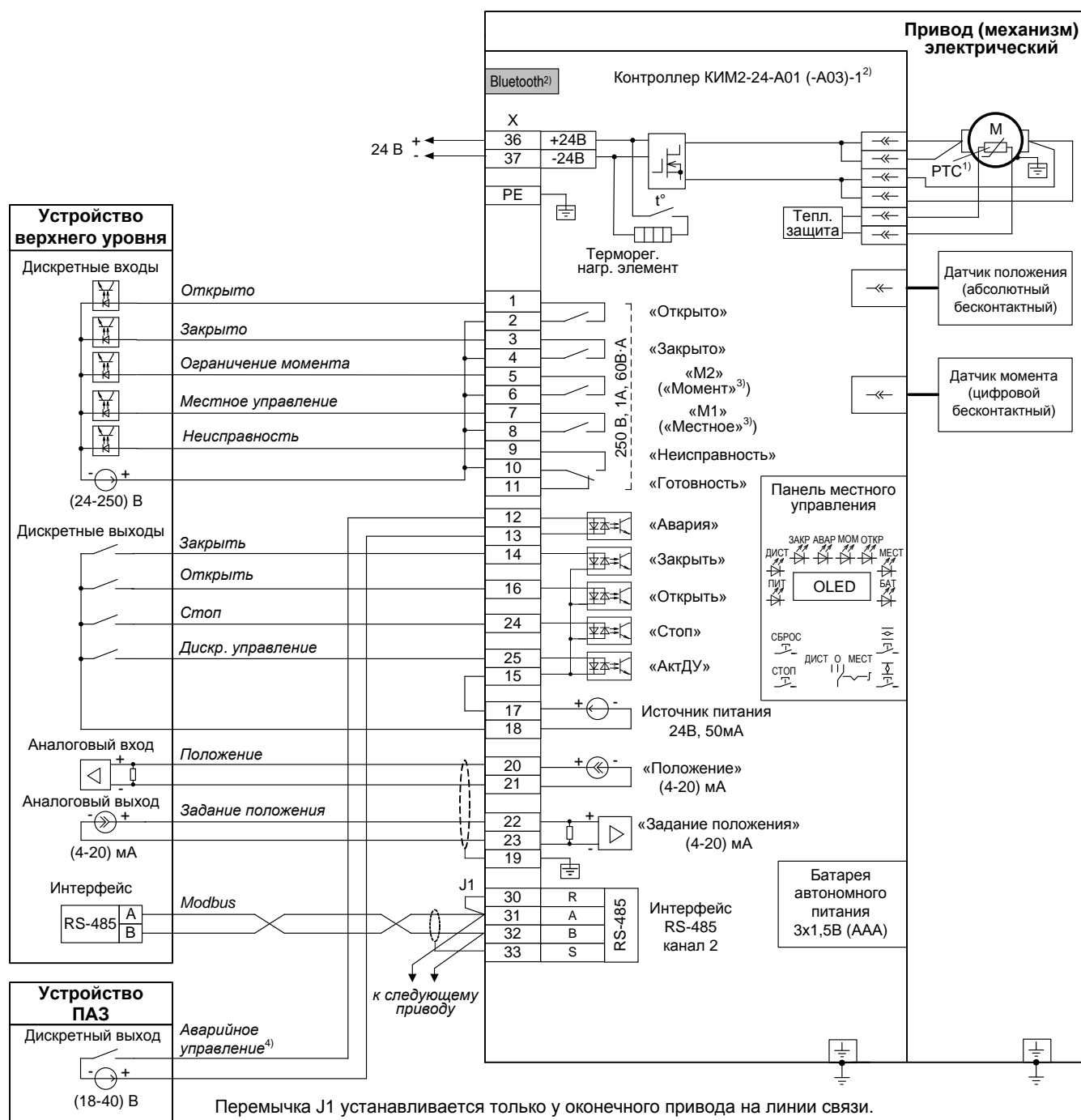
<sup>3)</sup> Назначение выходов по умолчанию.

<sup>4)</sup> В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.

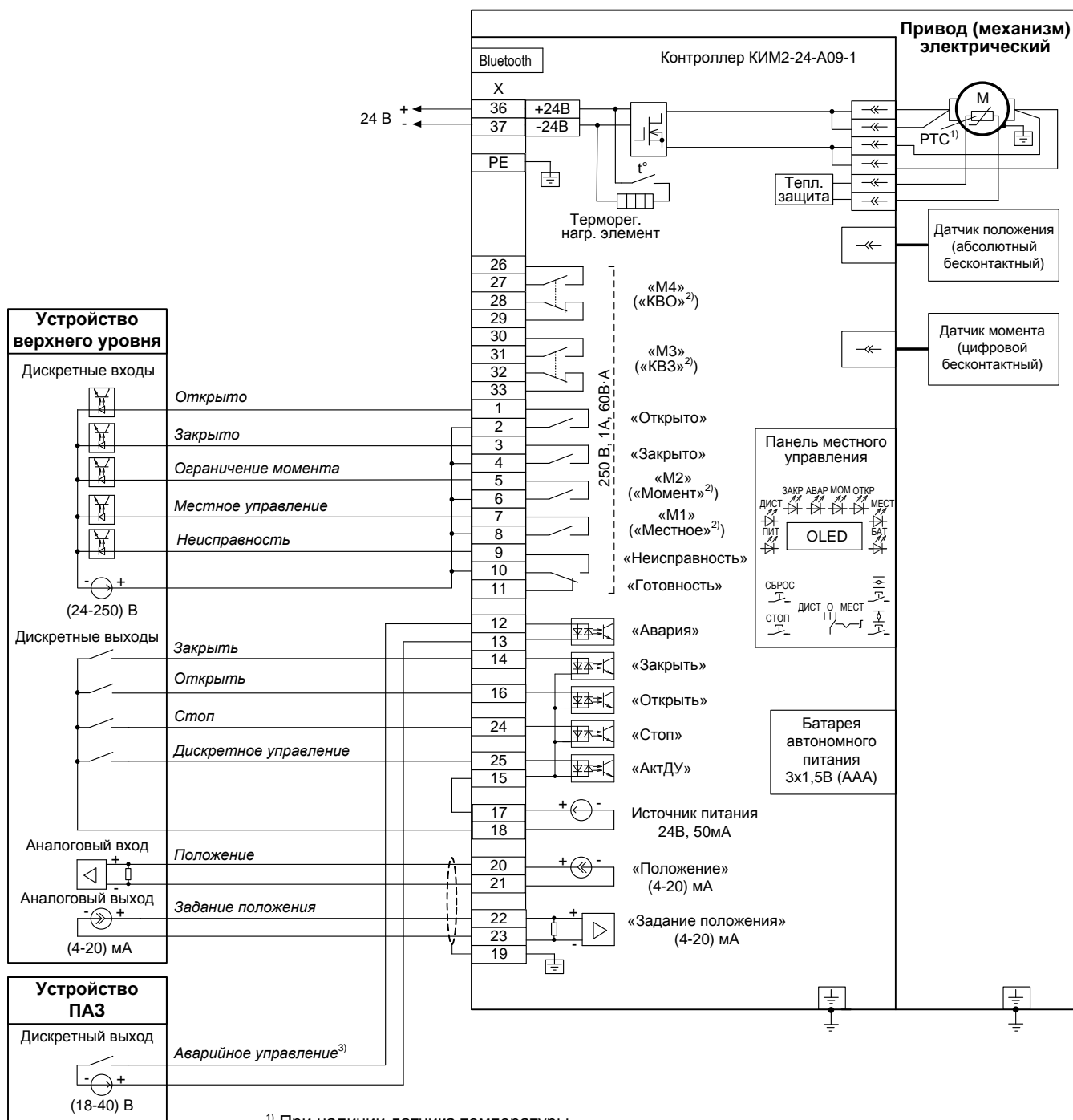


Переключатель J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

- 1) При наличии датчика температуры.
- 2) При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-E2A03-15-24.
- 3) Назначение выходов по умолчанию.
- 4) В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):  
 - подано электрическое питание;  
 - в режиме дистанционного управления;  
 - выходной орган установлен в среднем положении;  
 - момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

<sup>2)</sup> Назначение выходов по умолчанию.

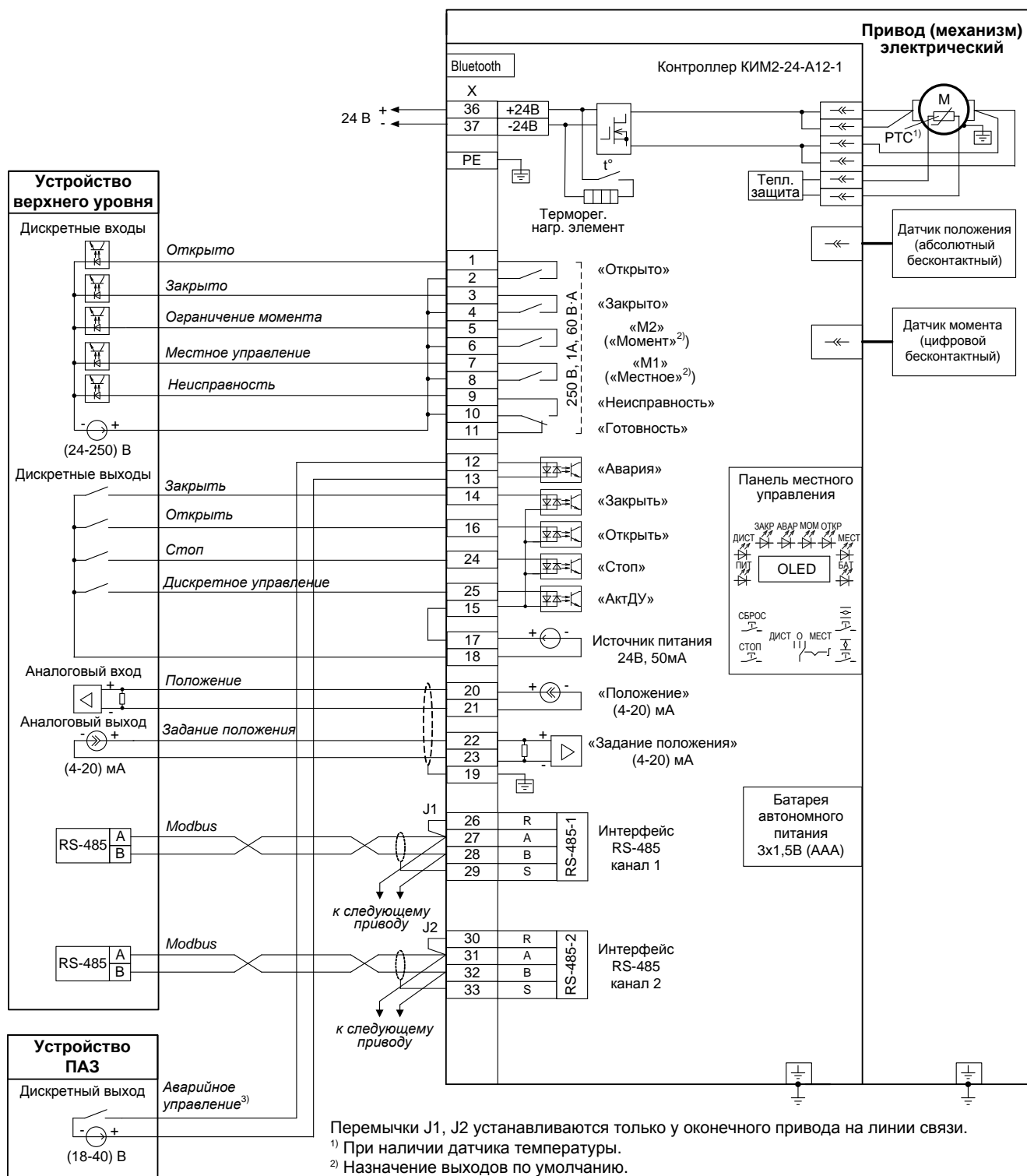
<sup>3)</sup> В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.





Перемычки J1, J2 устанавливаются только у оконечного привода на линии связи.

<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

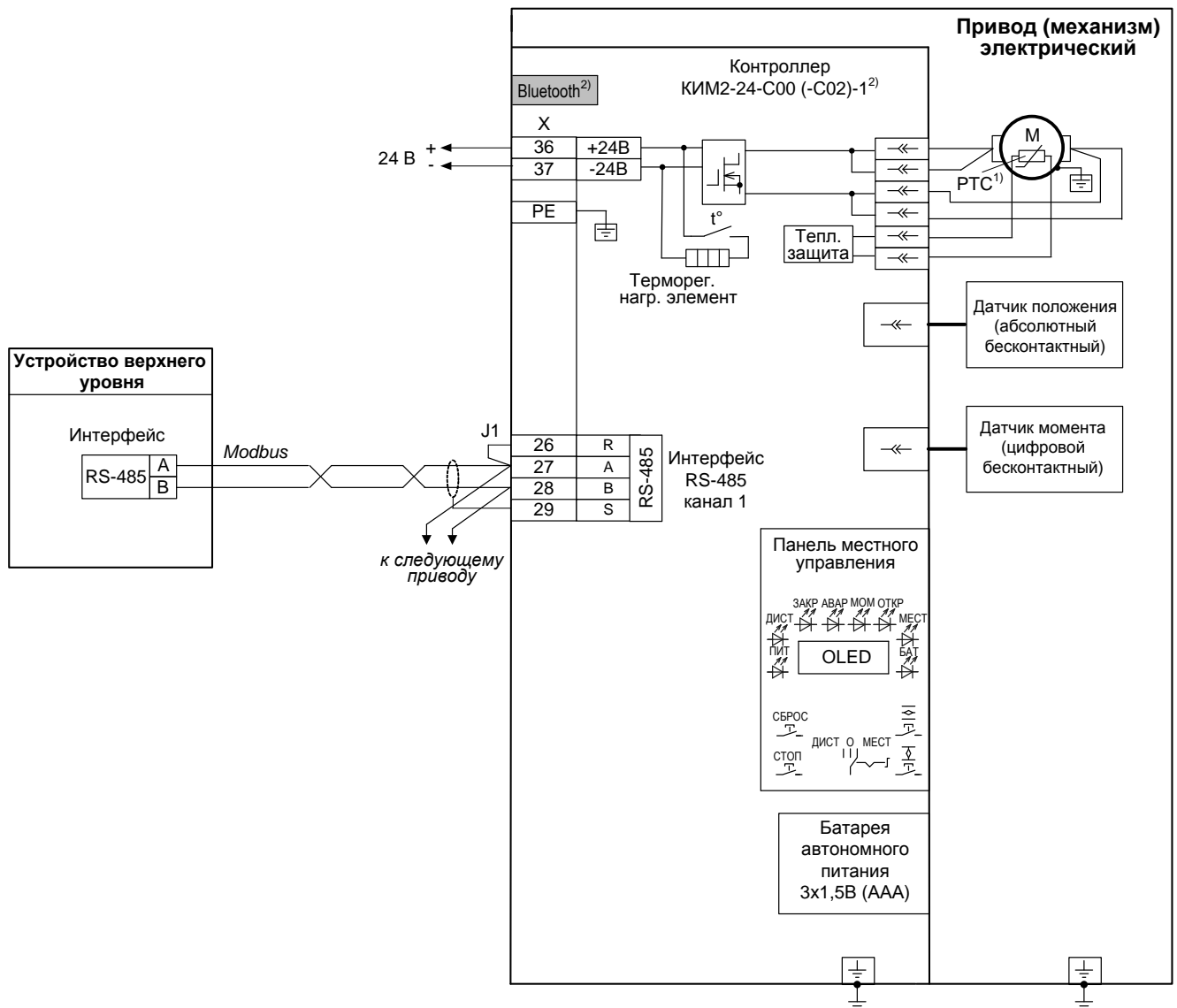
<sup>2)</sup> Назначение выходов по умолчанию.

<sup>3)</sup> В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

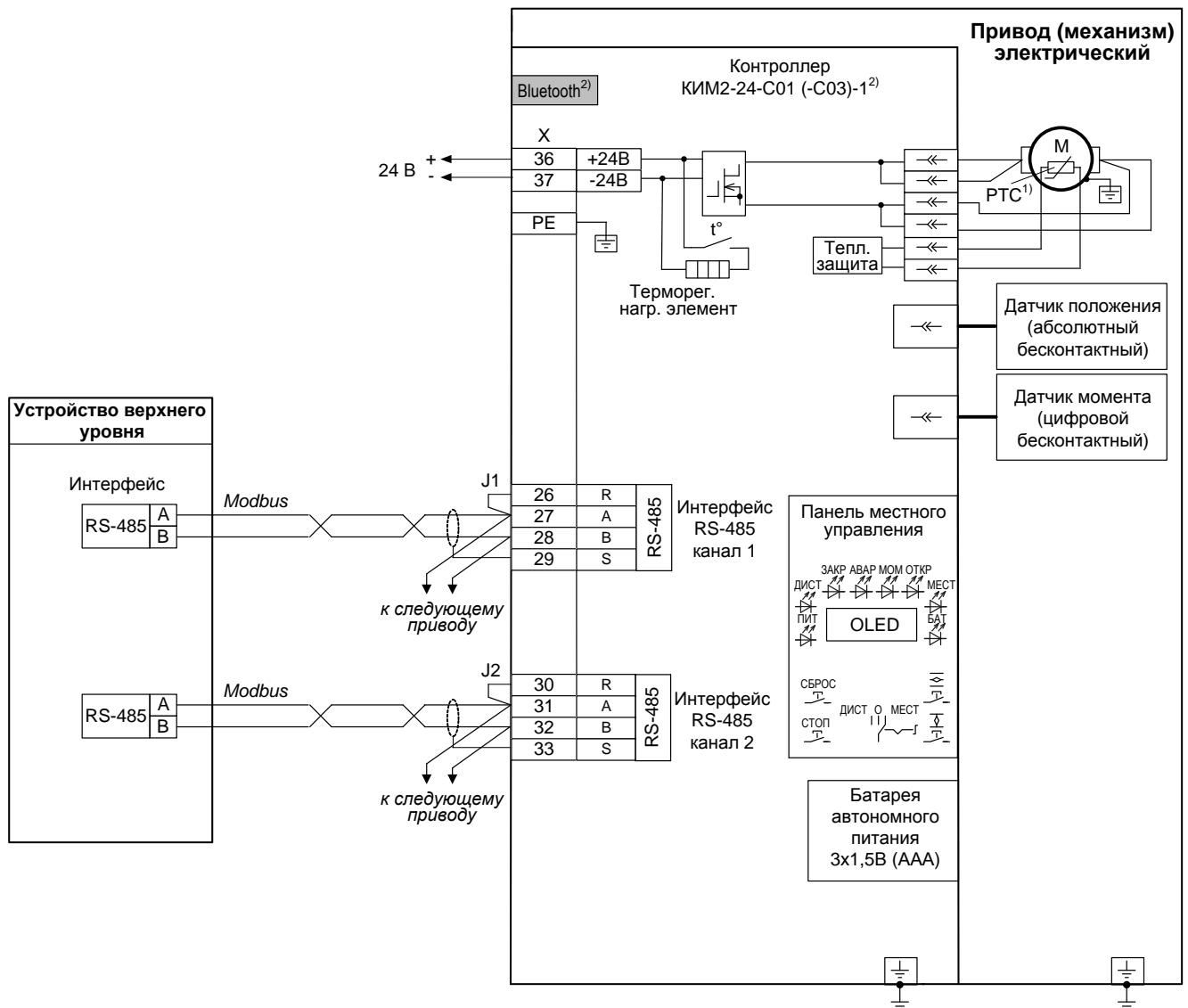
- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

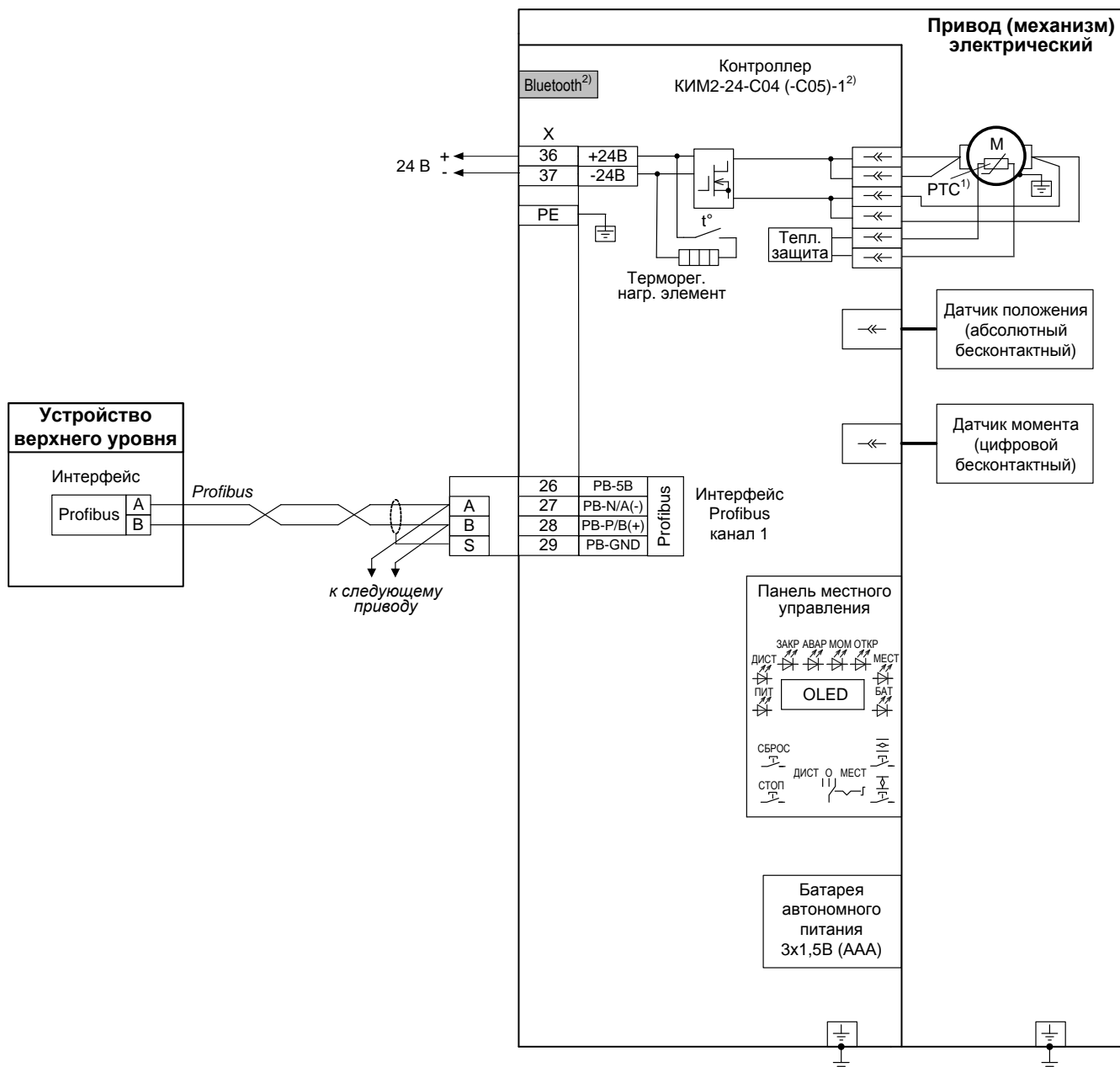
<sup>2)</sup> При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-E2C02-15-24.



Переключки J1, J2 устанавливаются только у оконечного привода на линии связи.

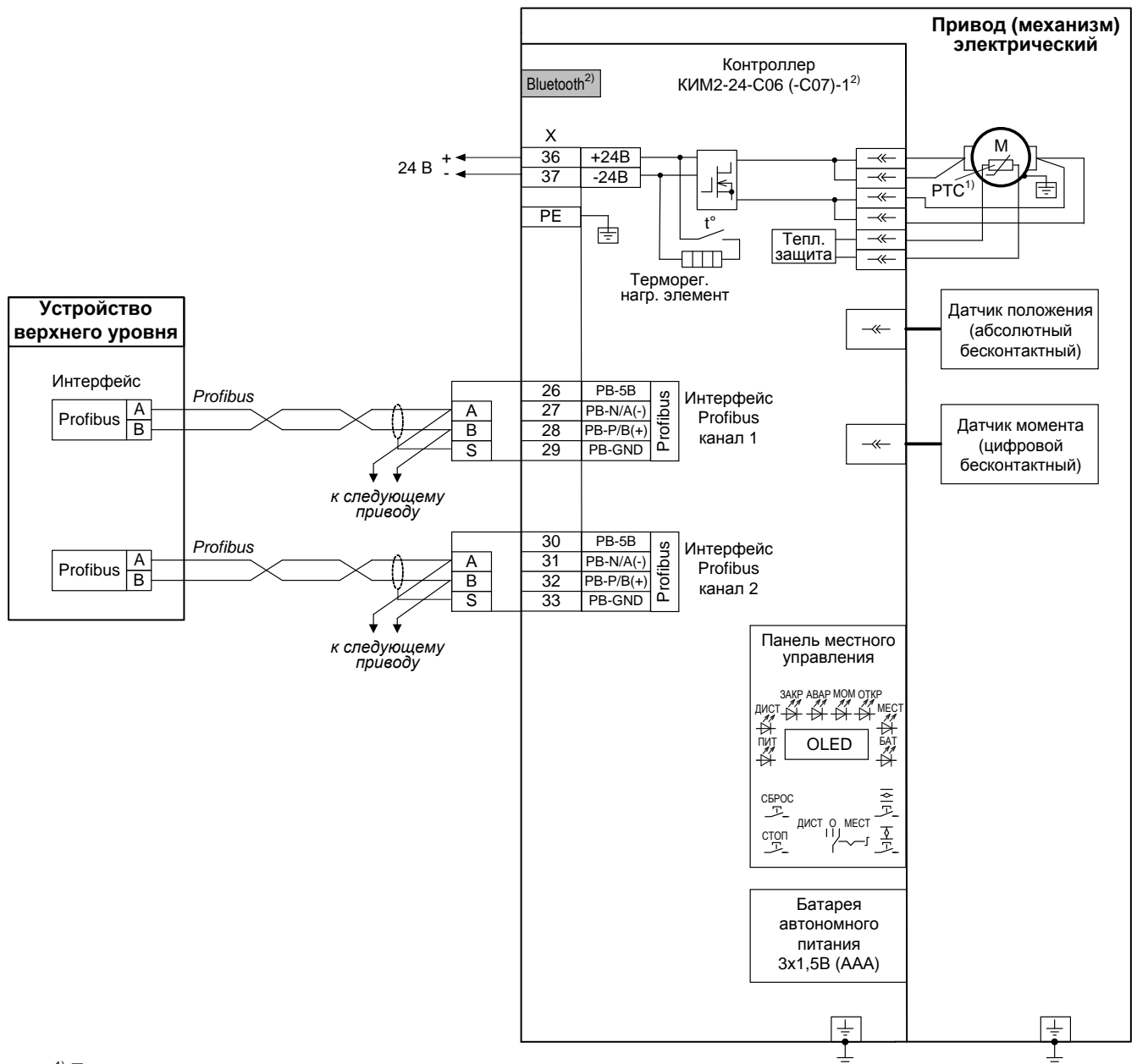
<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

<sup>2)</sup> При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е2С03-15-24.



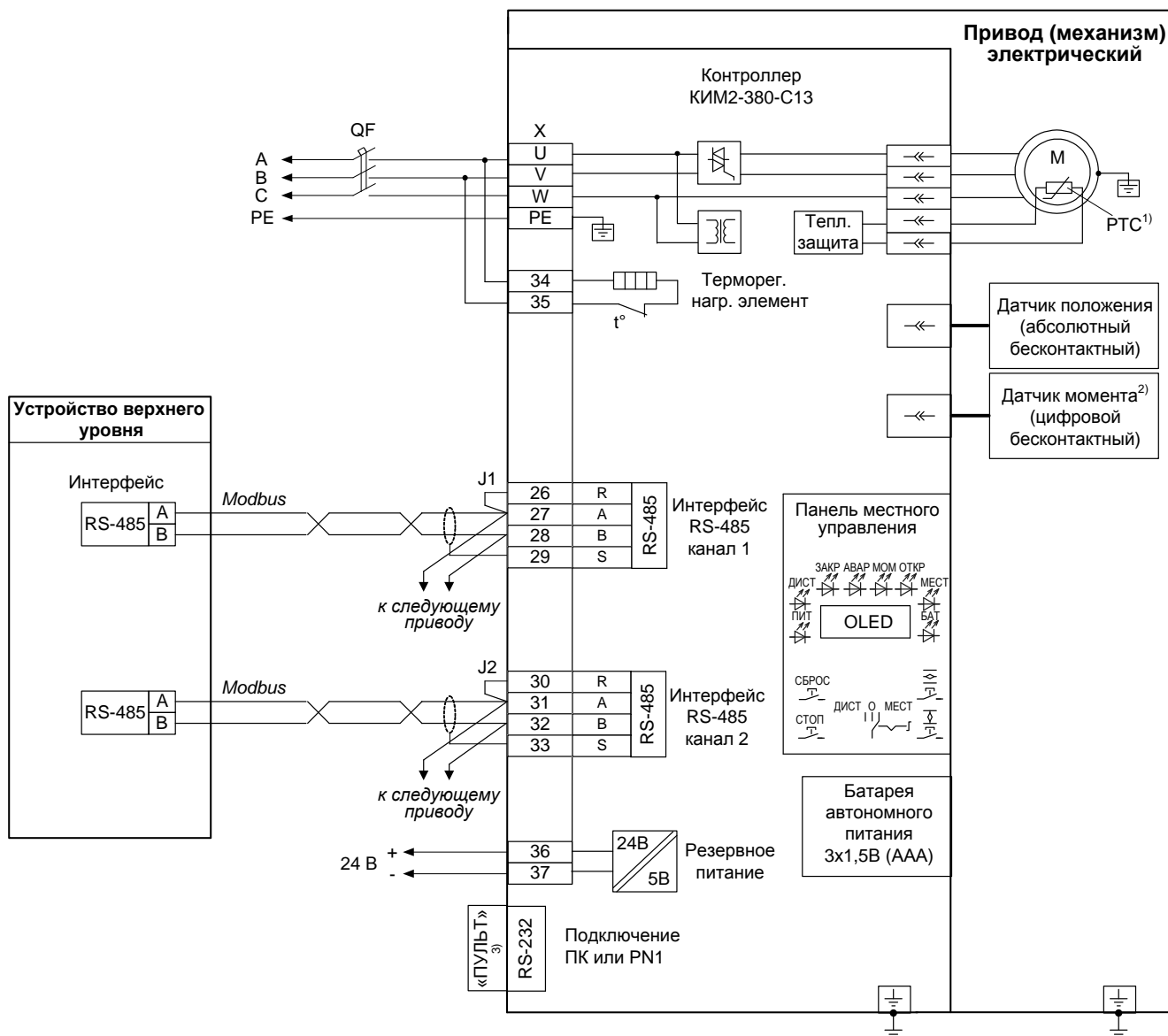
<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

<sup>2)</sup> При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-E2C05-15-24.



<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

<sup>2)</sup> При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-E2C07-15-24.

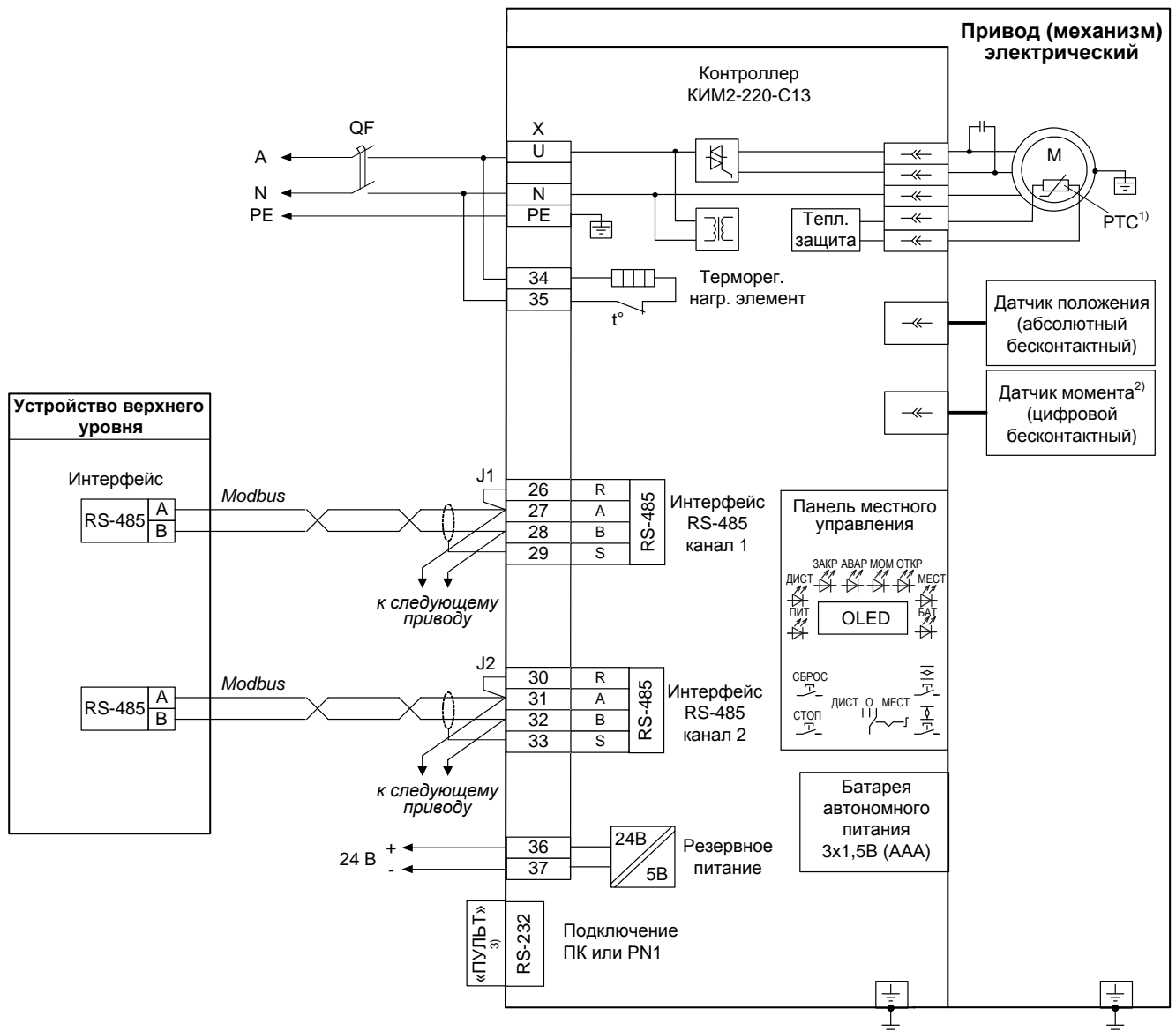


Переключки J1, J2 устанавливаются только у оконечного привода на линии связи.

<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

<sup>2)</sup> При наличии датчика момента.

<sup>3)</sup> В приводах ПЭП-00 и механизмах МЭОФ-17, МЭО(Ф)-00.

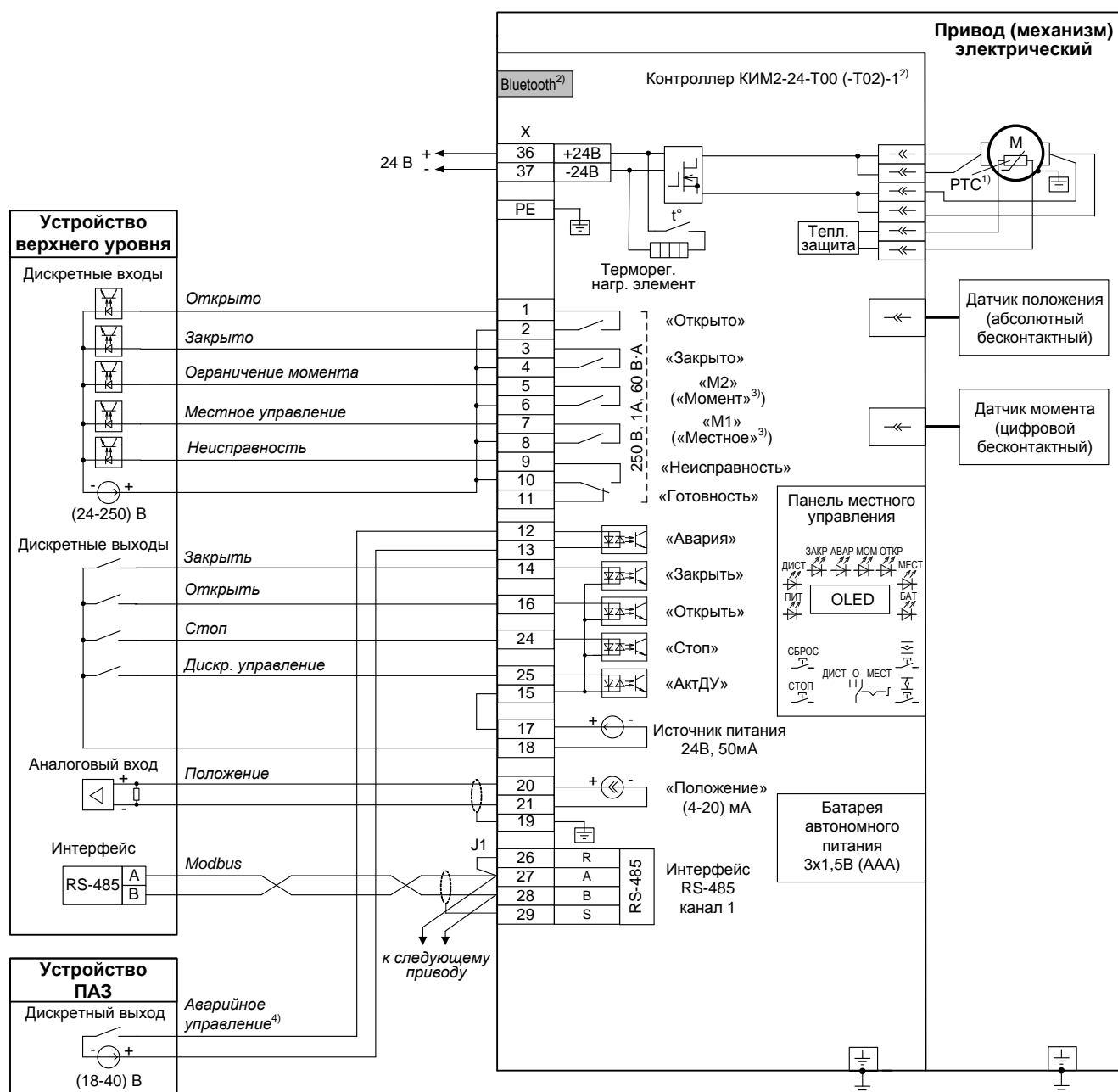


Переключки J1, J2 устанавливаются только у оконечного привода на линии связи.

<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

<sup>2)</sup> При наличии датчика момента.

<sup>3)</sup> В приводах ПЭП-00 и механизмах МЭОФ-17, МЭО(Ф)-00.



Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

<sup>2)</sup> При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-E2T02-15-24.

<sup>3)</sup> Назначение выходов по умолчанию.

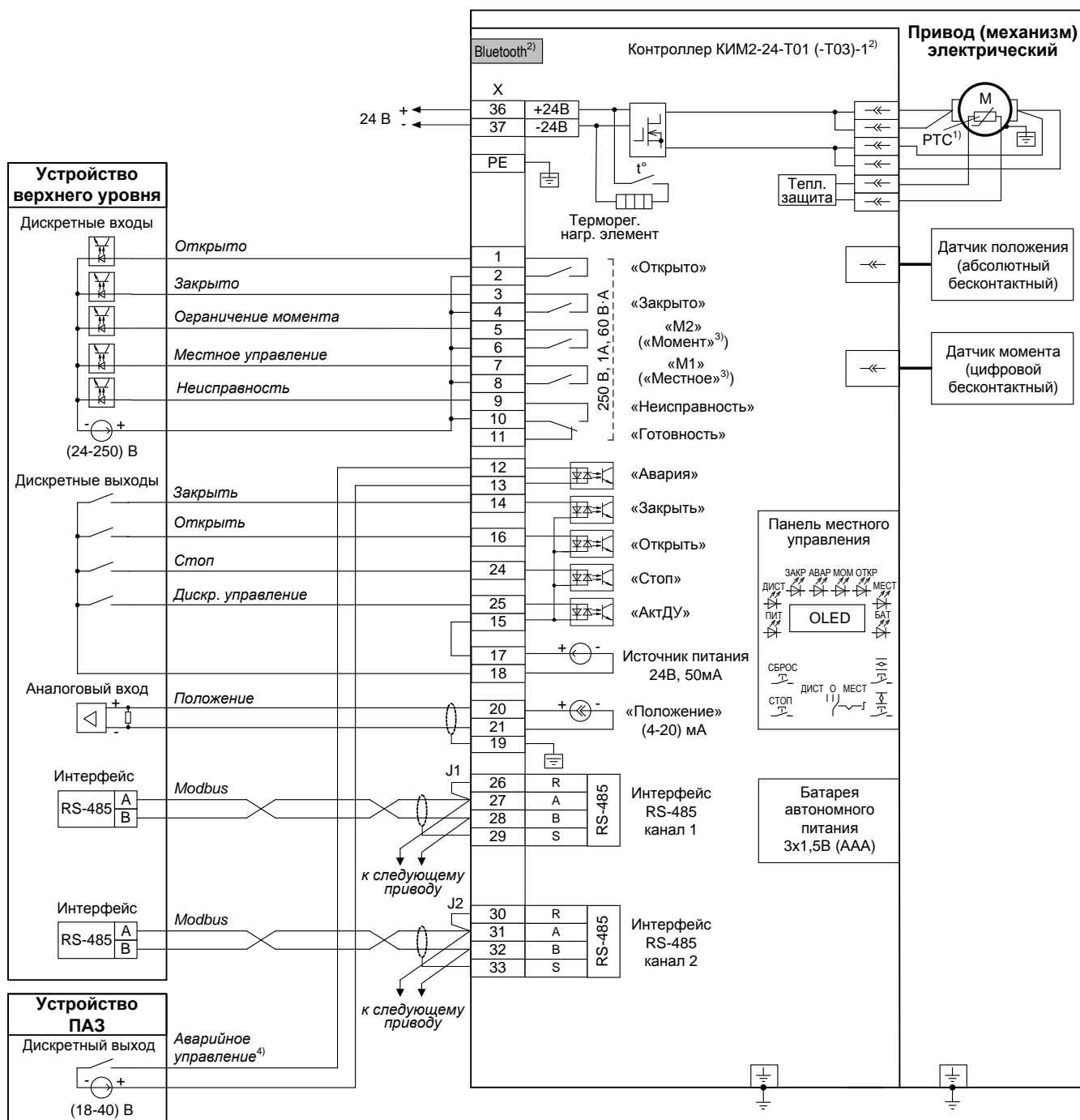
<sup>4)</sup> В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.

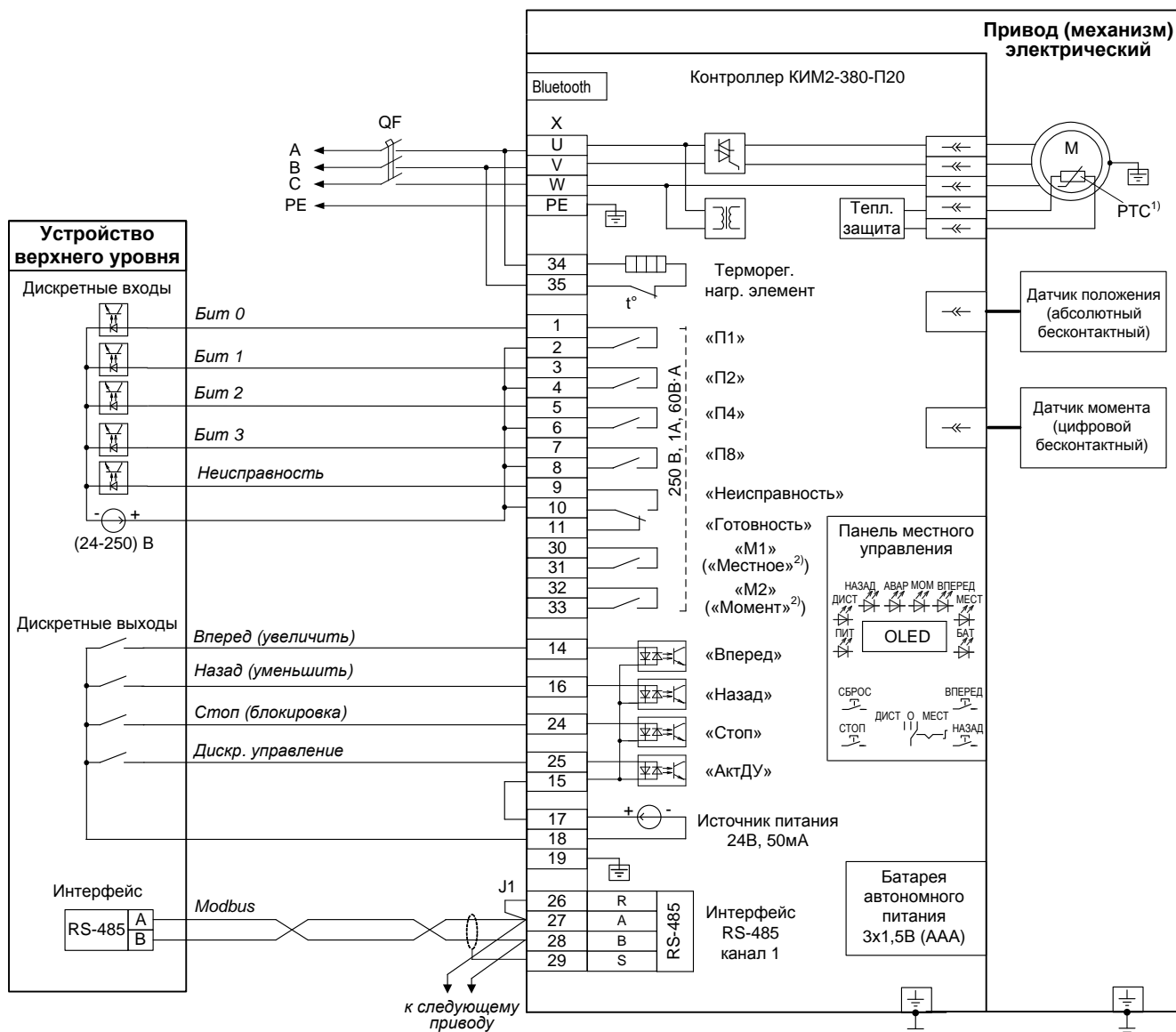




Перемычки J1, J2 устанавливаются только у оконечного привода на линии связи.

- <sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.
- <sup>2)</sup> При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-E2T03-15-24.
- <sup>3)</sup> Назначение выходов по умолчанию.
- <sup>4)</sup> В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

**Примечание**  
 Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):  
 - подано электрическое питание;  
 - в режиме дистанционного управления;  
 - выходной орган установлен в среднем положении;  
 - момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

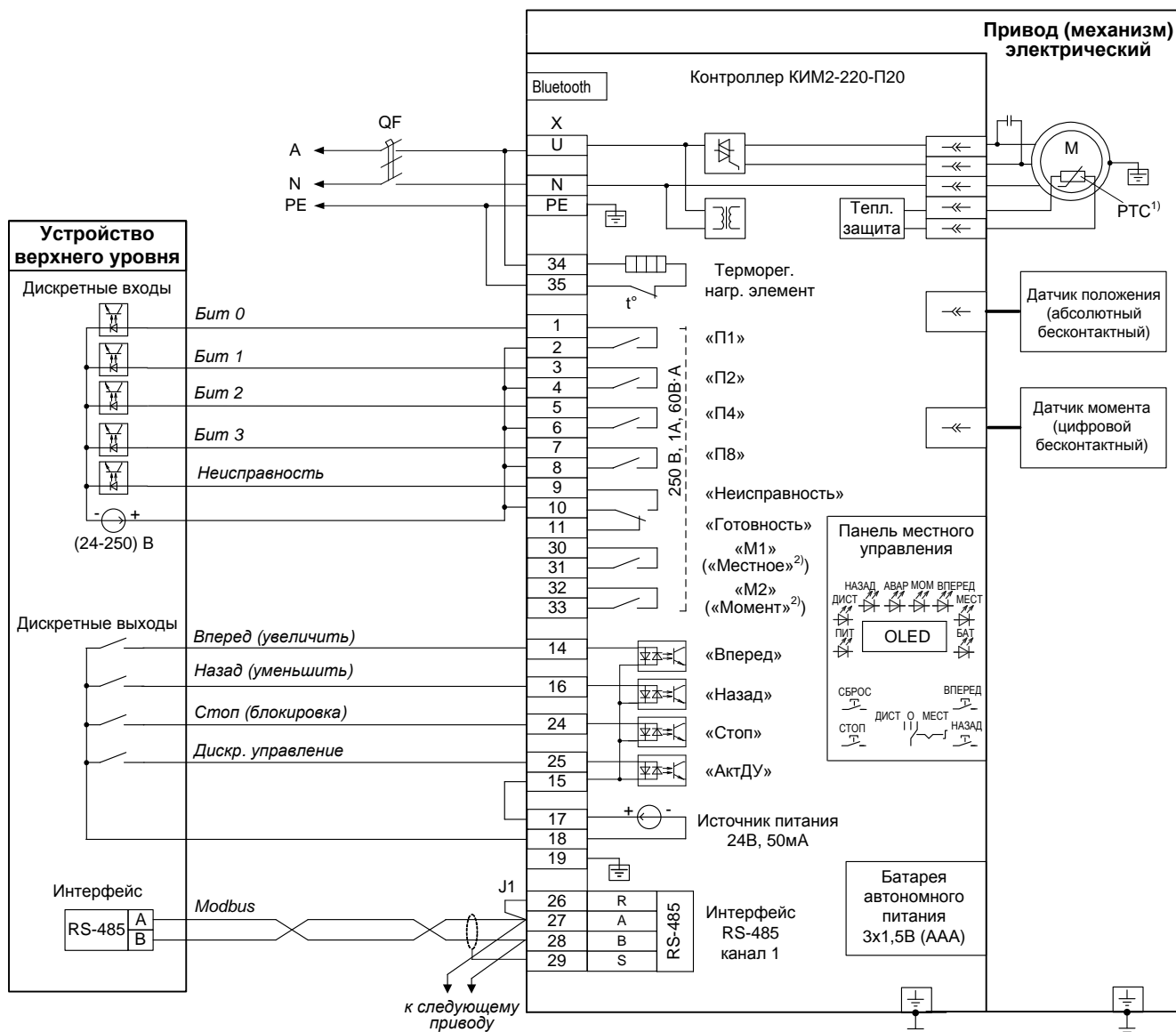
<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

<sup>2)</sup> Назначение выходов по умолчанию.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган находится между патрубками;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

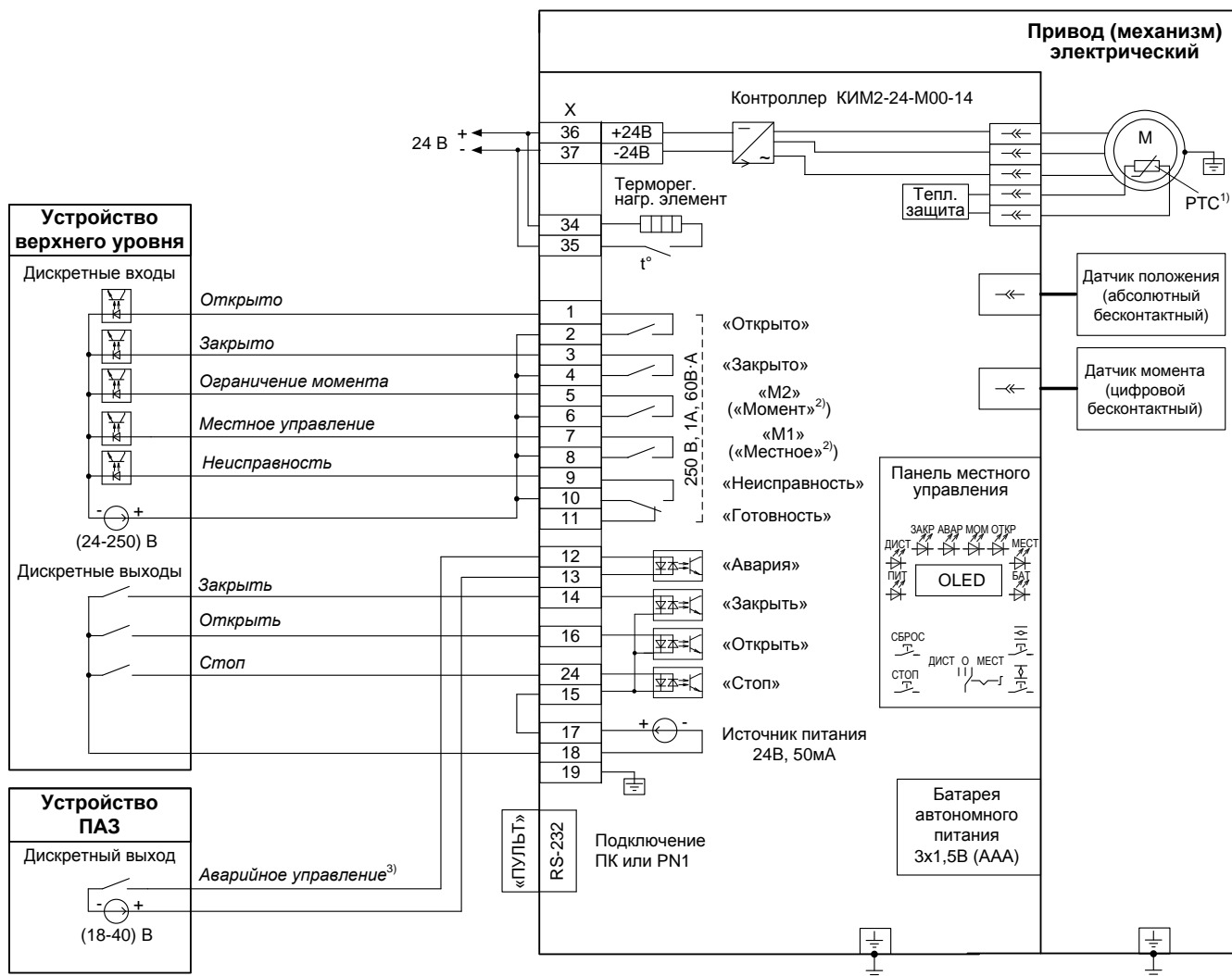
<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

<sup>2)</sup> Назначение выходов по умолчанию.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган находится между патрубками;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

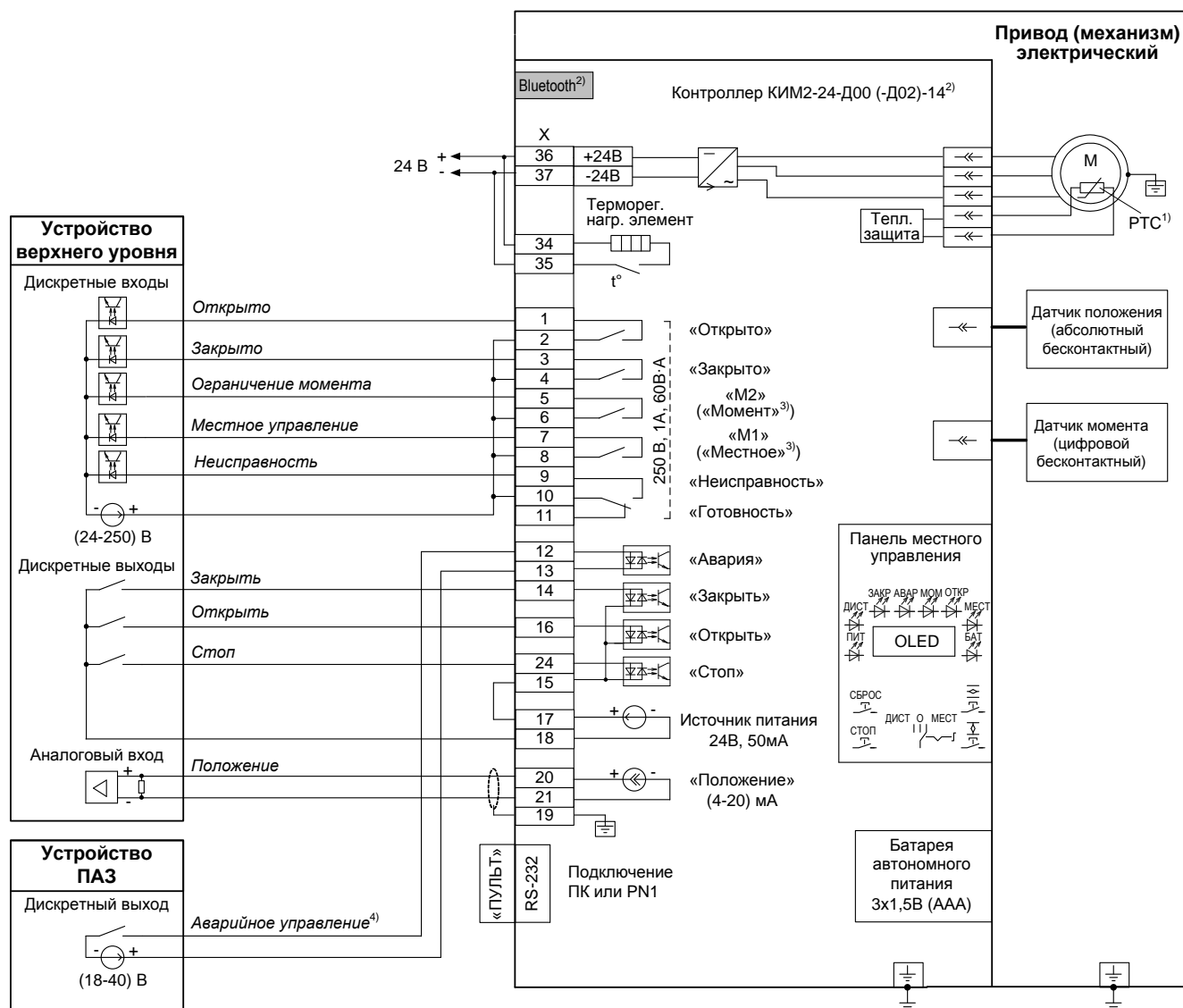
<sup>2)</sup> Назначение выходов по умолчанию.

<sup>3)</sup> В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



¹) При наличии датчика температуры.

²) При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е2Д02-17-24-Ех.

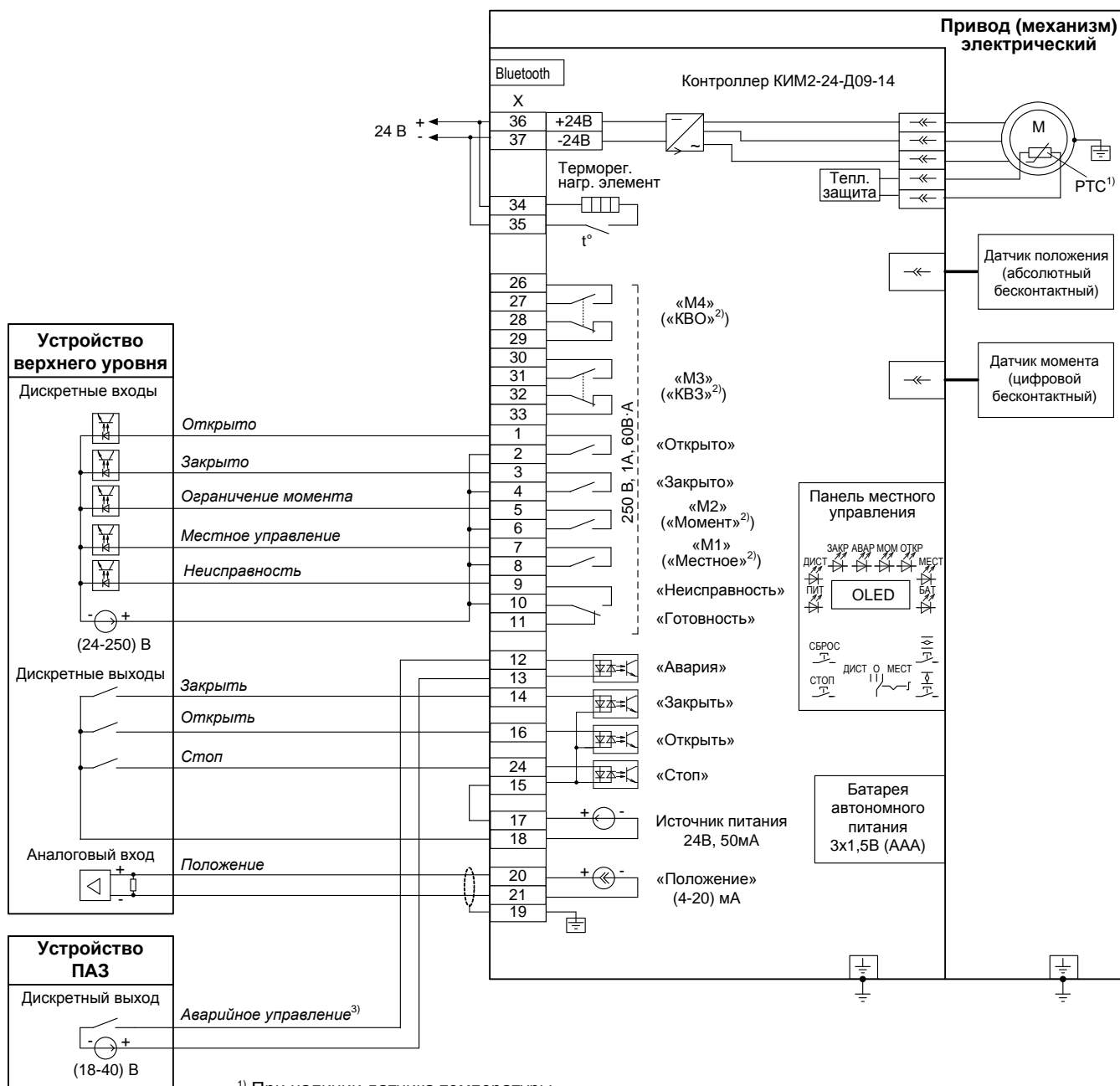
³) Назначение выходов по умолчанию.

⁴) В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

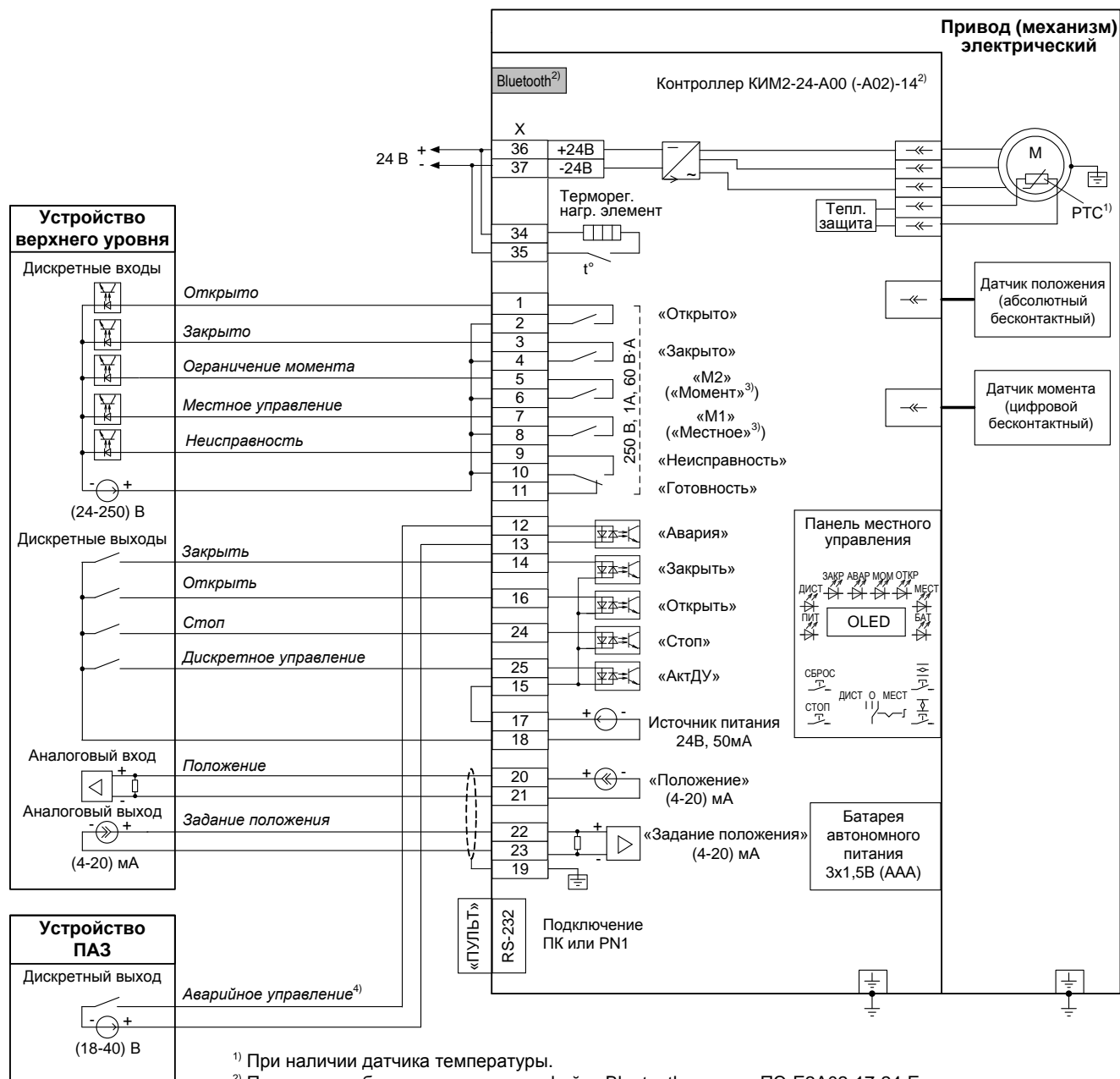
<sup>2)</sup> Назначение выходов по умолчанию.

<sup>3)</sup> В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

<sup>2)</sup> При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-E2A02-17-24-Ex.

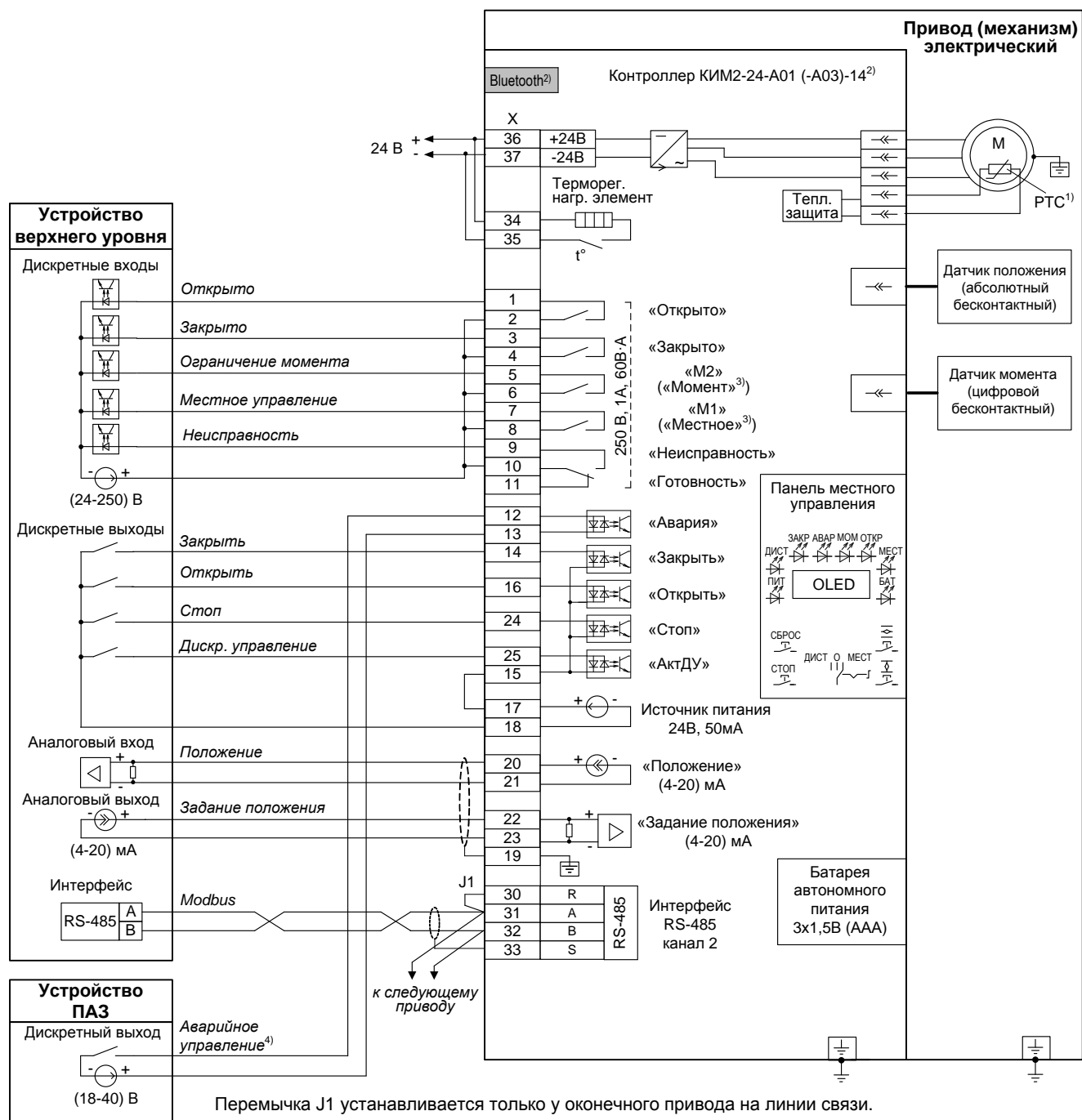
<sup>3)</sup> Назначение выходов по умолчанию.

<sup>4)</sup> В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

<sup>2)</sup> При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е2А03-17-24-Ех.

<sup>3)</sup> Назначение выходов по умолчанию.

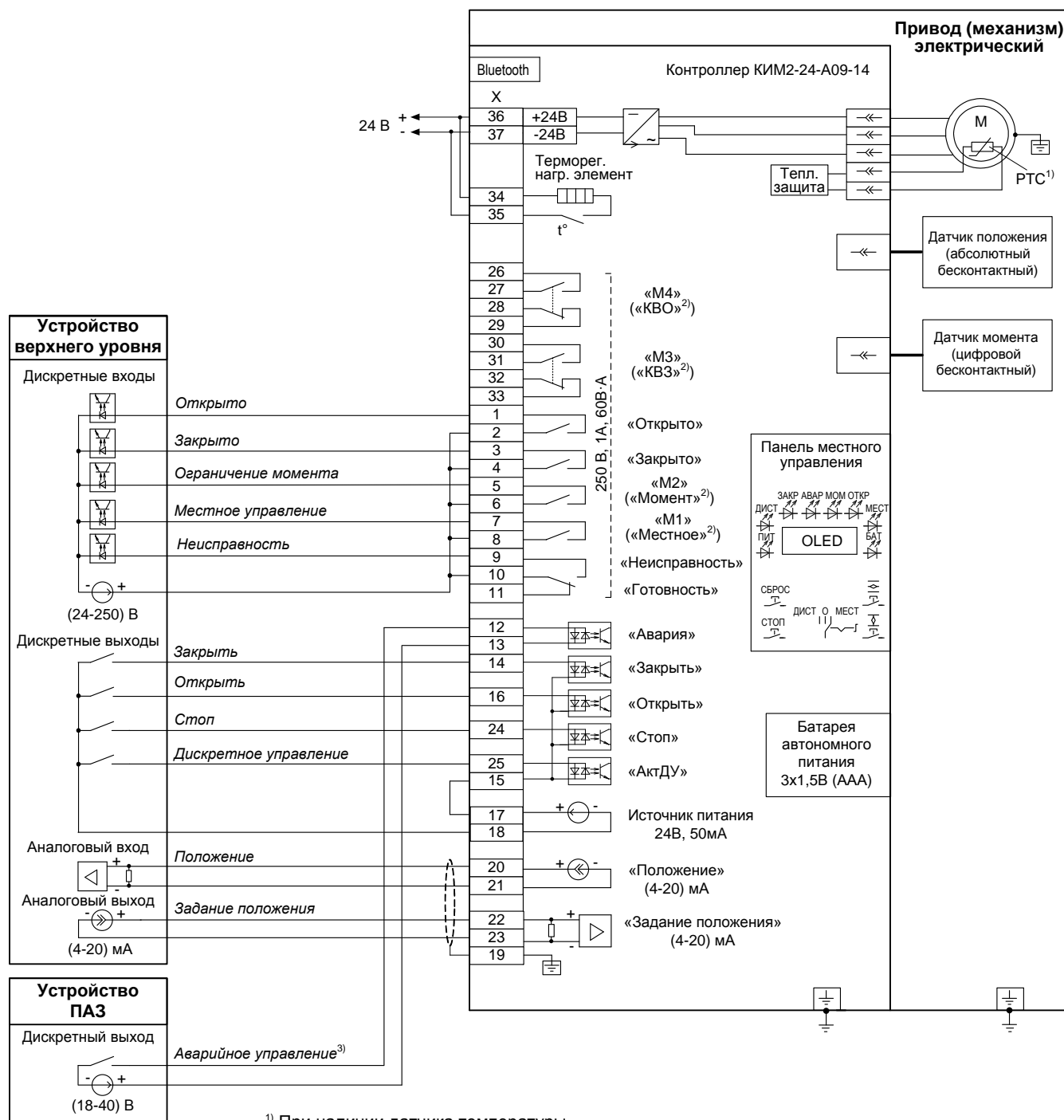
<sup>4)</sup> В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.





<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

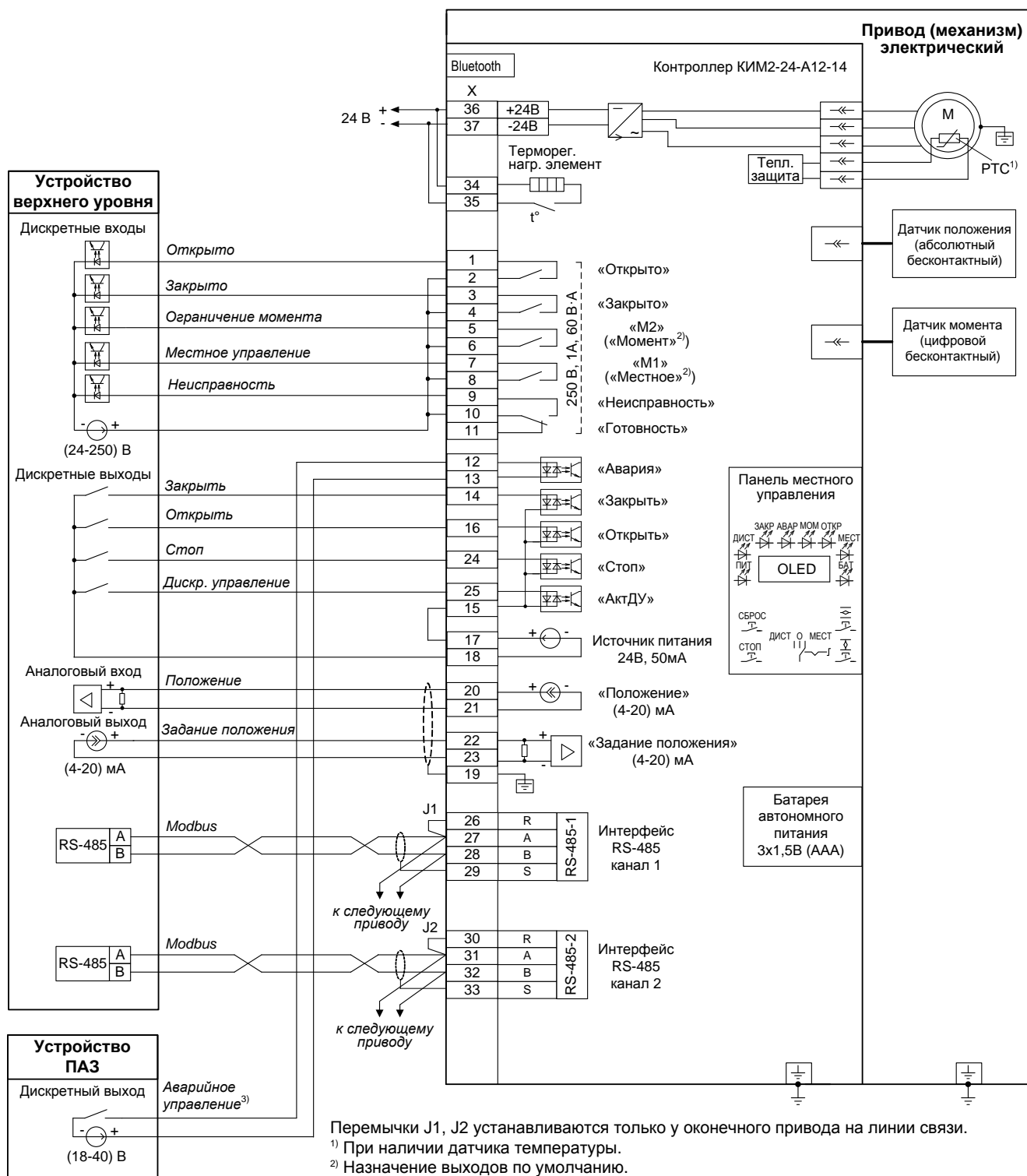
<sup>2)</sup> Назначение выходов по умолчанию.

<sup>3)</sup> В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



Перемычки J1, J2 устанавливаются только у оконечного привода на линии связи.

<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

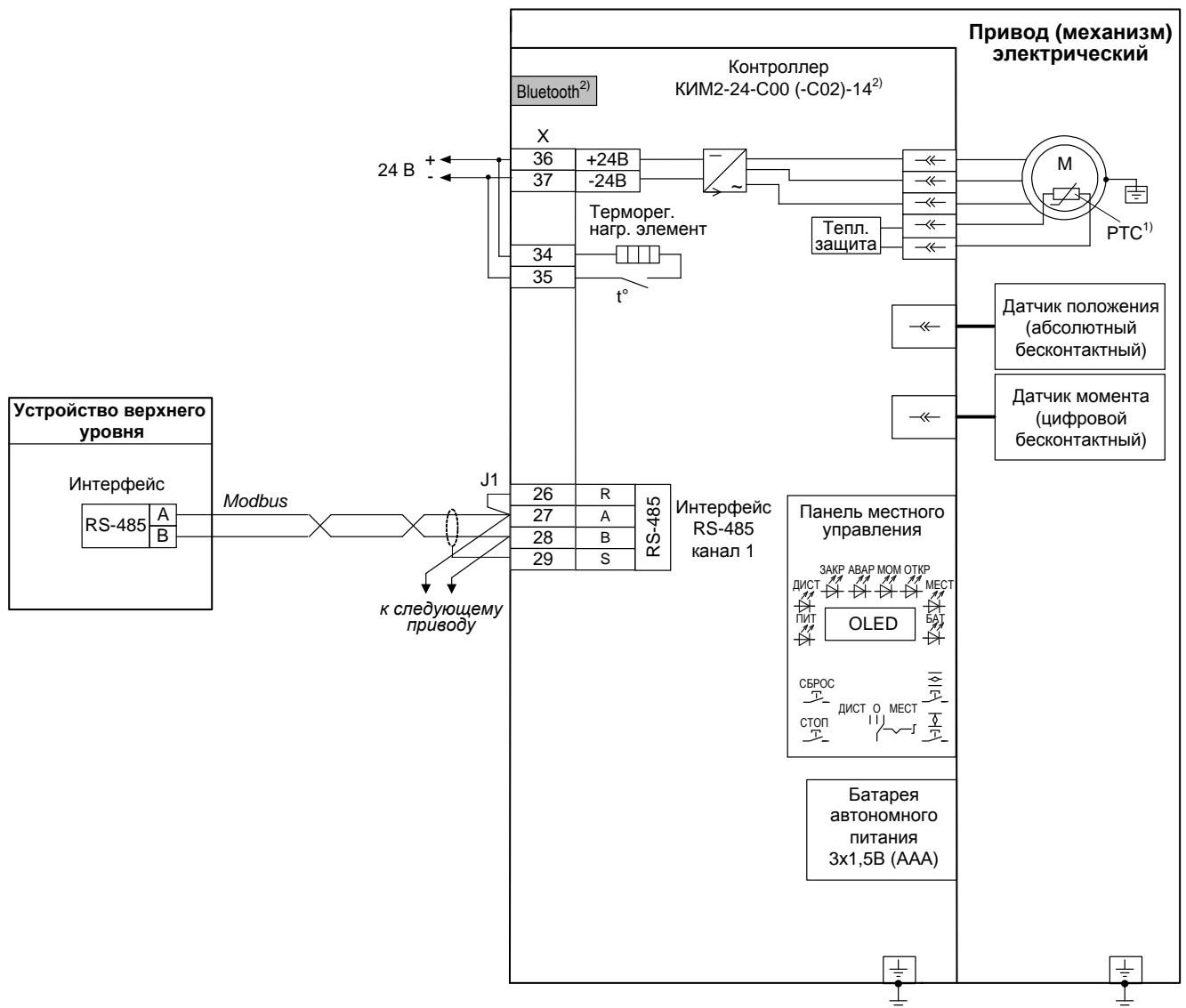
<sup>2)</sup> Назначение выходов по умолчанию.

<sup>3)</sup> В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

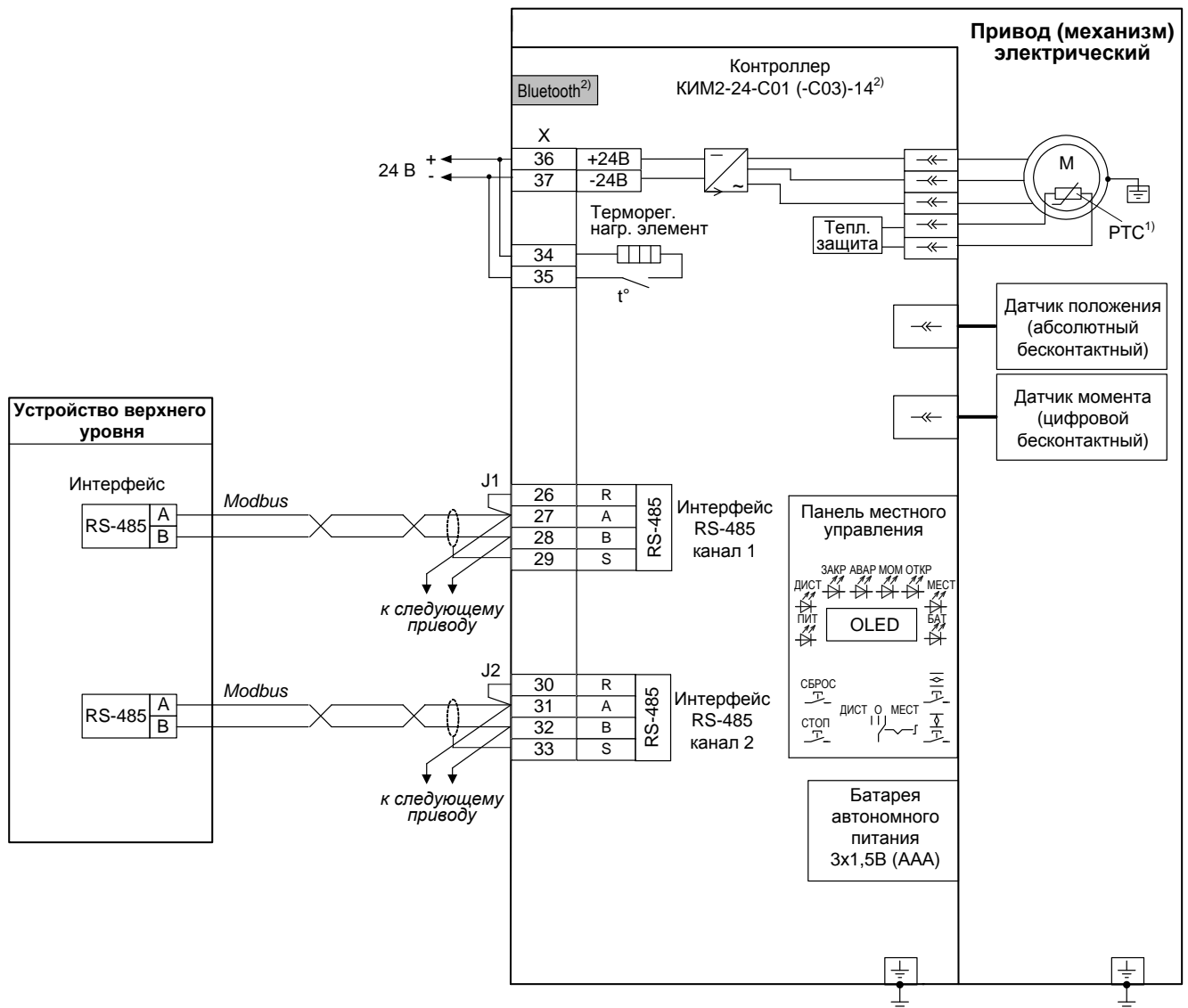
- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



Переключатель J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

1) При наличии датчика температуры.

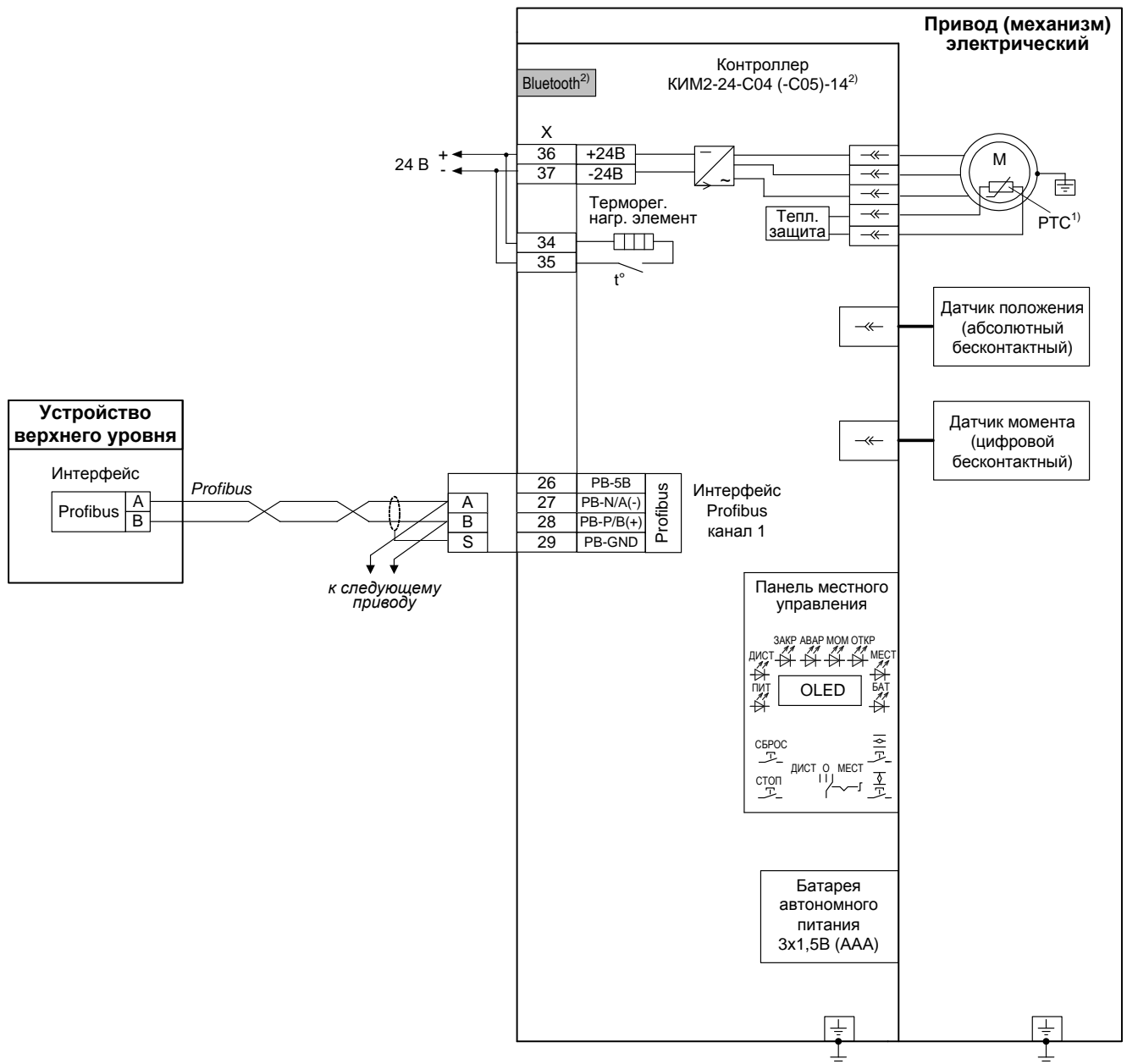
2) При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е2С02-17-24-Ех.



Переключки J1, J2 устанавливаются только у оконечного привода на линии связи.

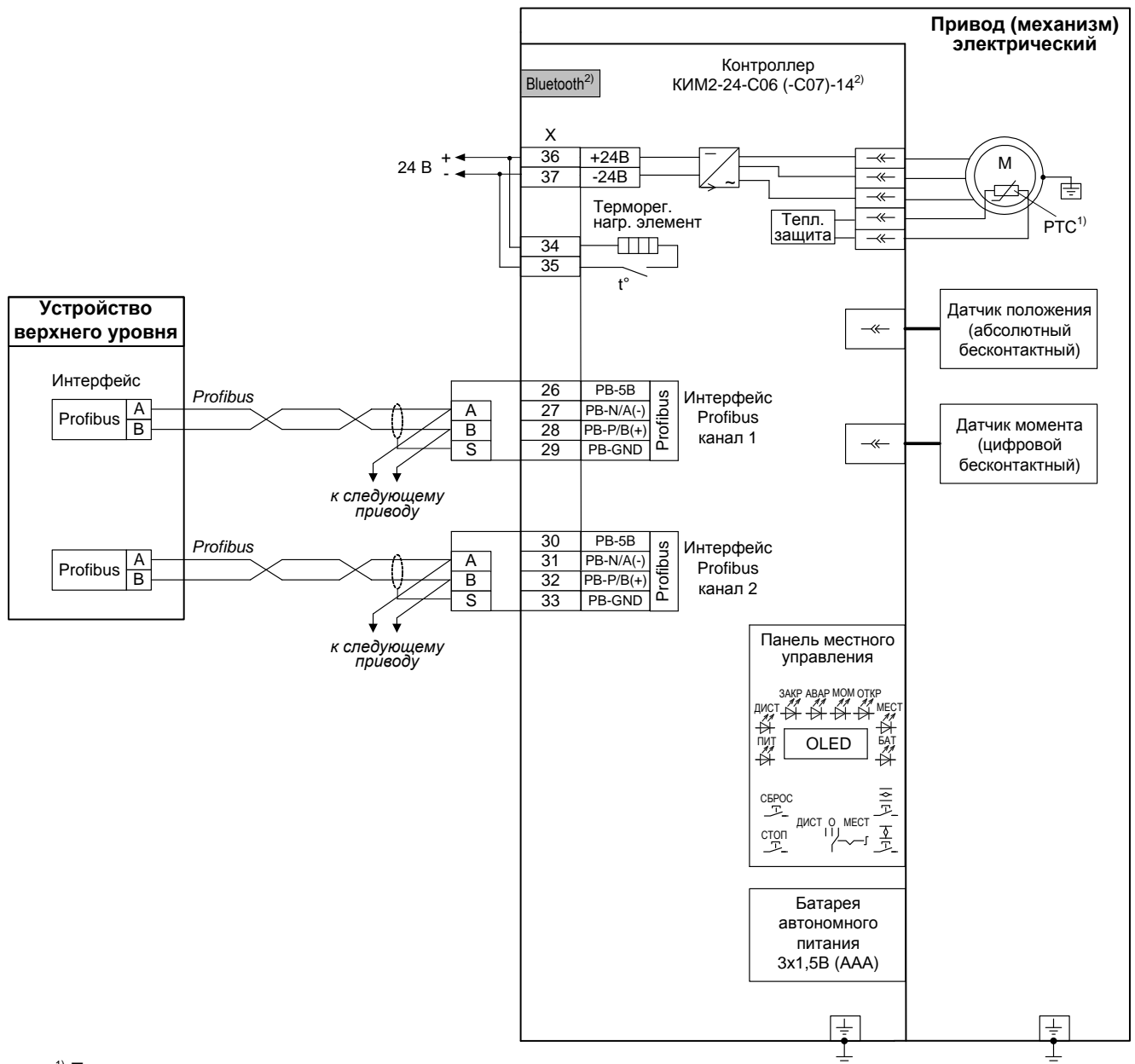
<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

<sup>2)</sup> При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е2С03-17-24-Ех.



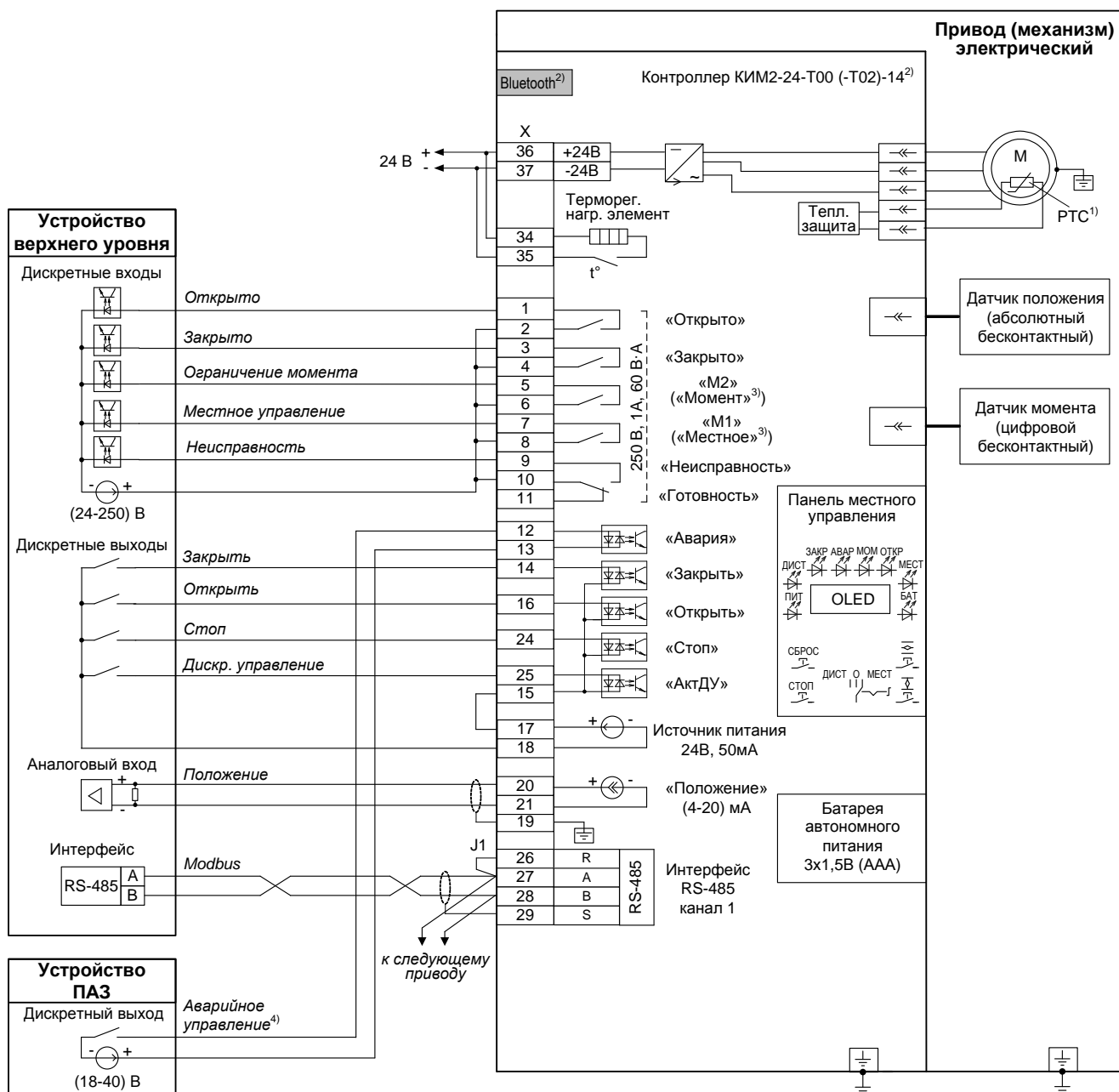
<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

<sup>2)</sup> При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е2С05-17-24-Ех.



<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

<sup>2)</sup> При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е2С07-17-24-Ех.



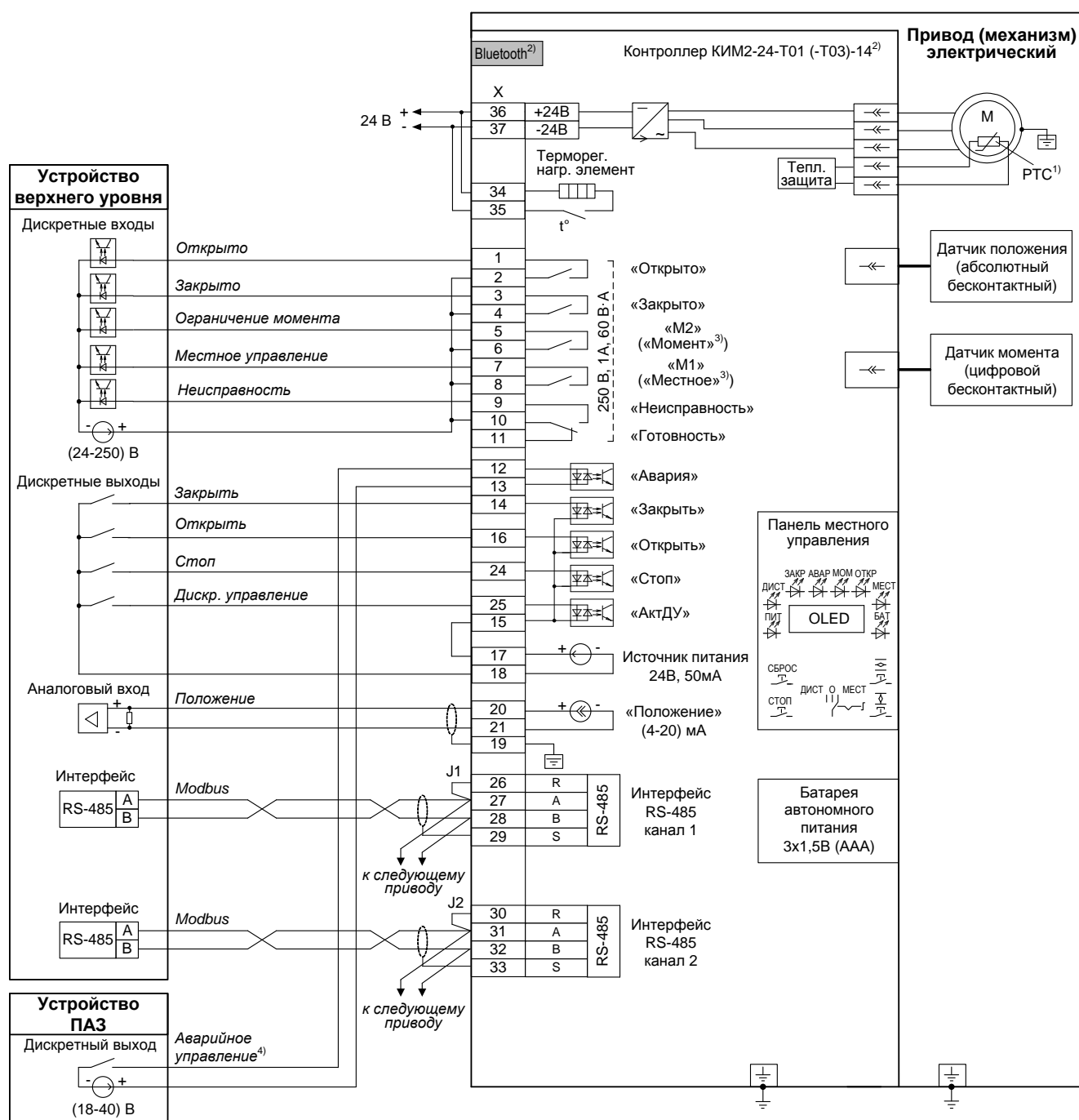
Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

- 1) При наличии датчика температуры.
- 2) При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-E2T02-17-24-Ex.
- 3) Назначение выходов по умолчанию.
- 4) В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

**П р и м е ч а н и е**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



Перемычки J1, J2 устанавливаются только у оконечного привода на линии связи.

<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

<sup>2)</sup> При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-E2T03-17-24-Ex.

<sup>3)</sup> Назначение выходов по умолчанию.

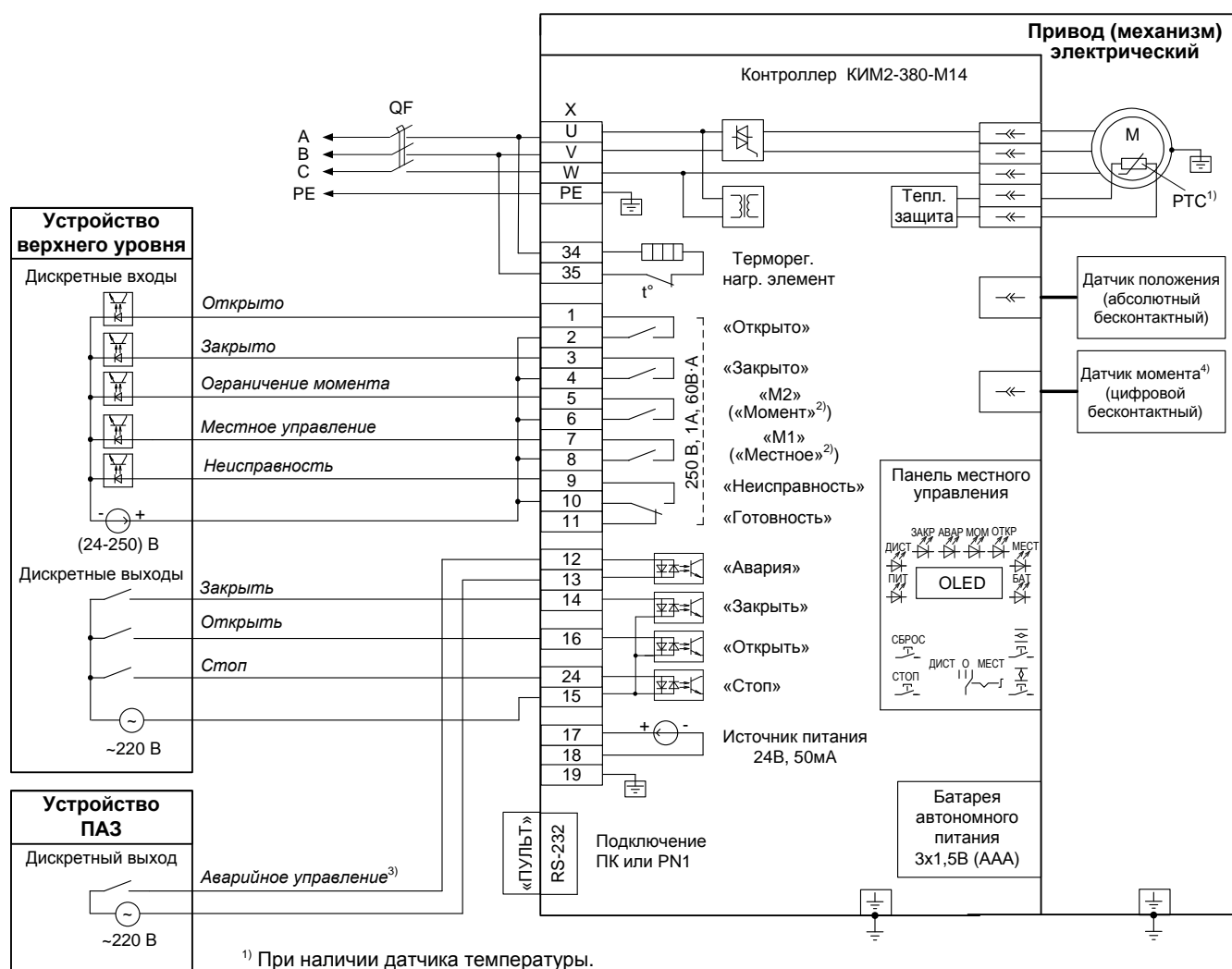
<sup>4)</sup> В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



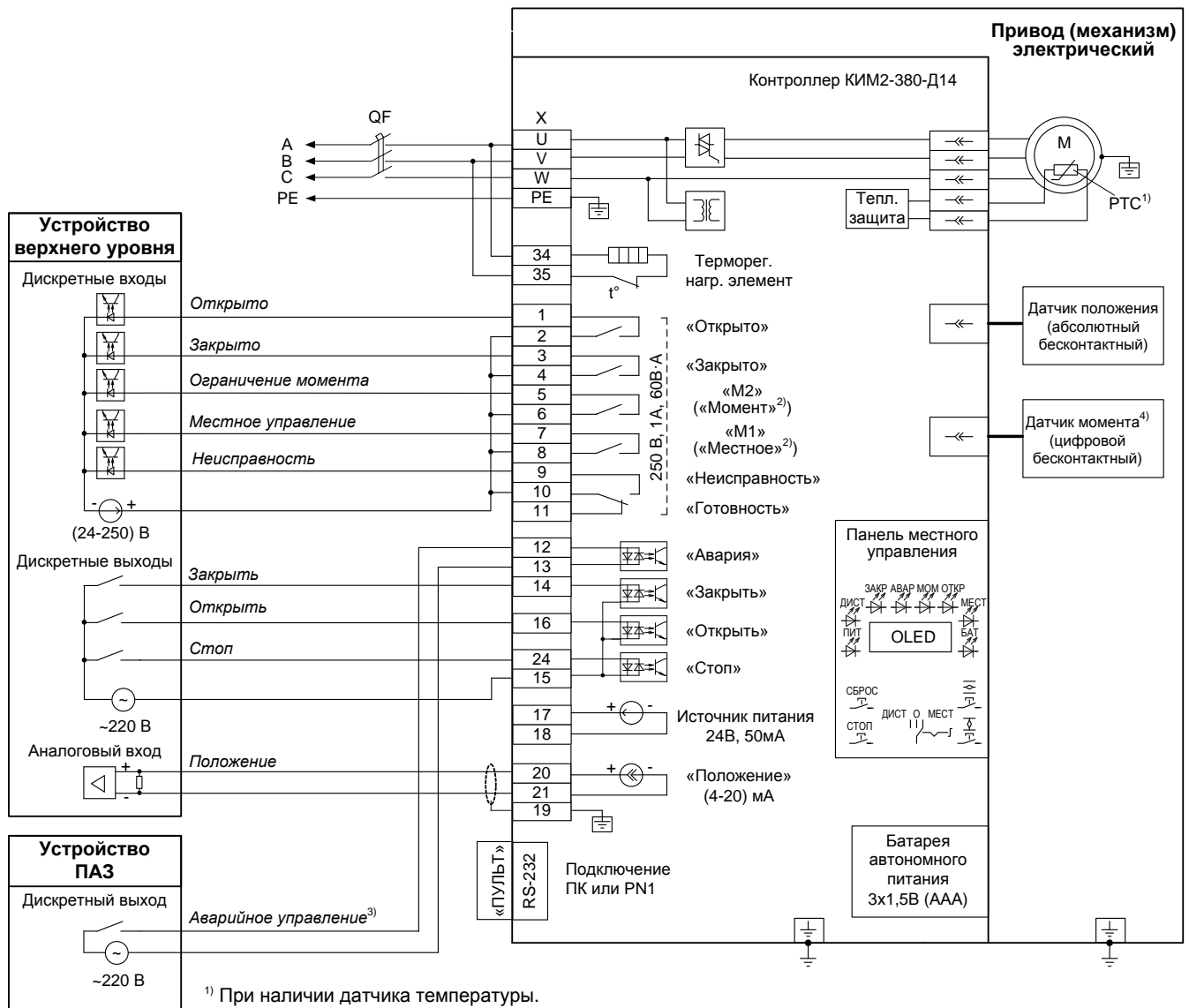


- 1) При наличии датчика температуры.  
 2) Назначение выходов по умолчанию.  
 3) В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.  
 4) При наличии датчика момента.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



1) При наличии датчика температуры.

2) Назначение выходов по умолчанию.

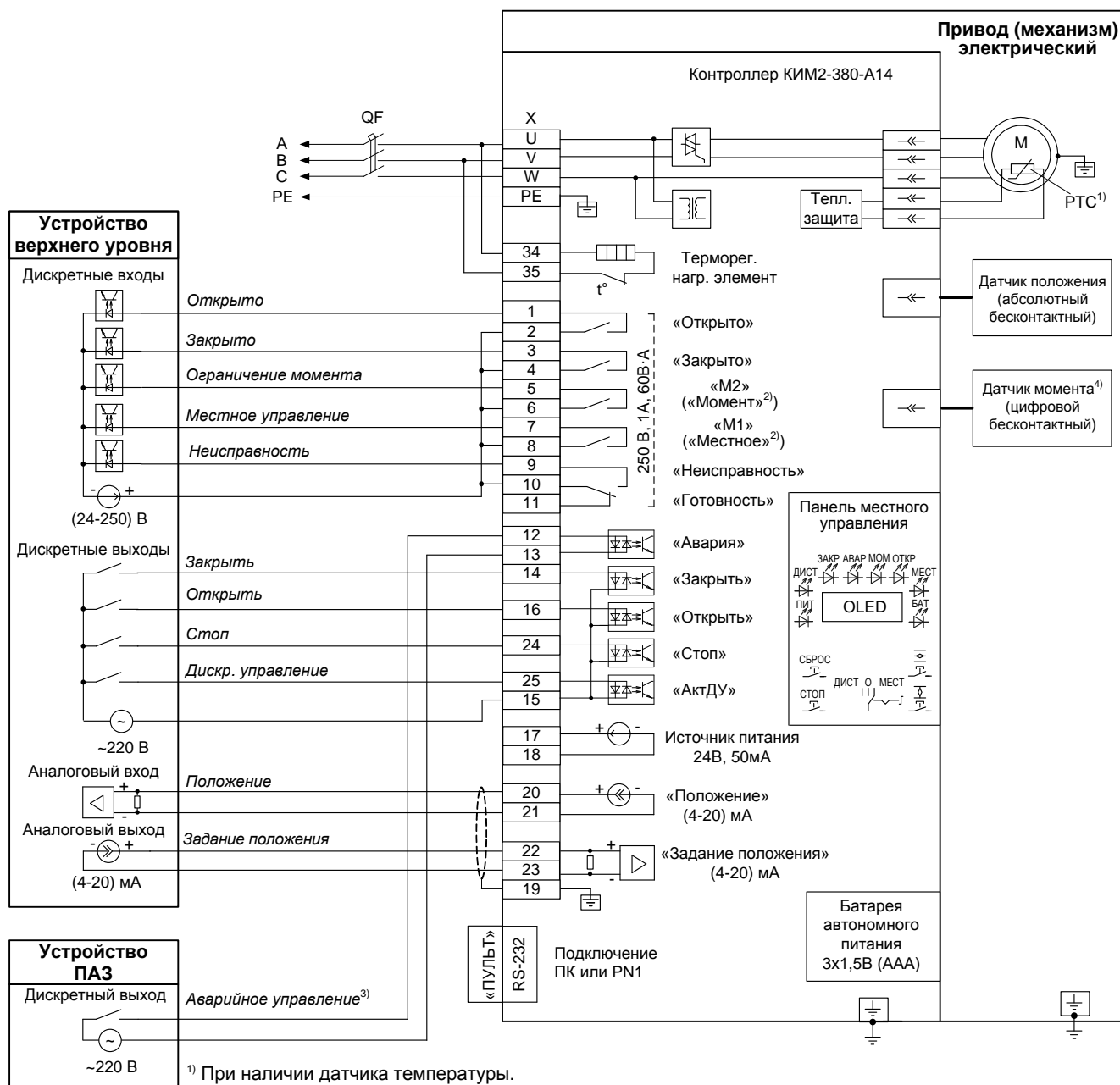
3) В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

4) При наличии датчика момента.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

<sup>2)</sup> Назначение выходов по умолчанию.

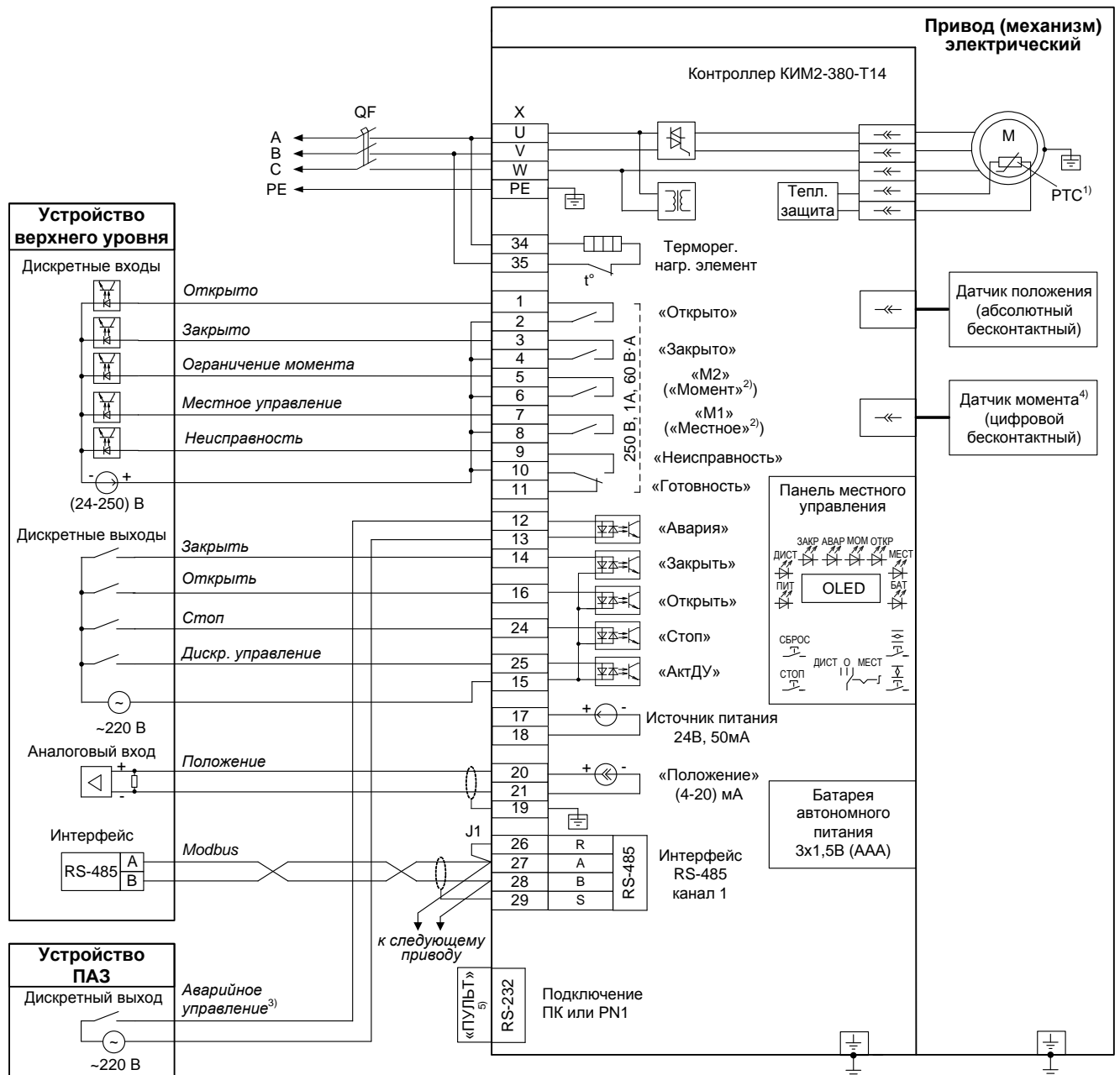
<sup>3)</sup> В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

<sup>4)</sup> При наличии датчика момента.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

<sup>2)</sup> Назначение выходов по умолчанию.

<sup>3)</sup> В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

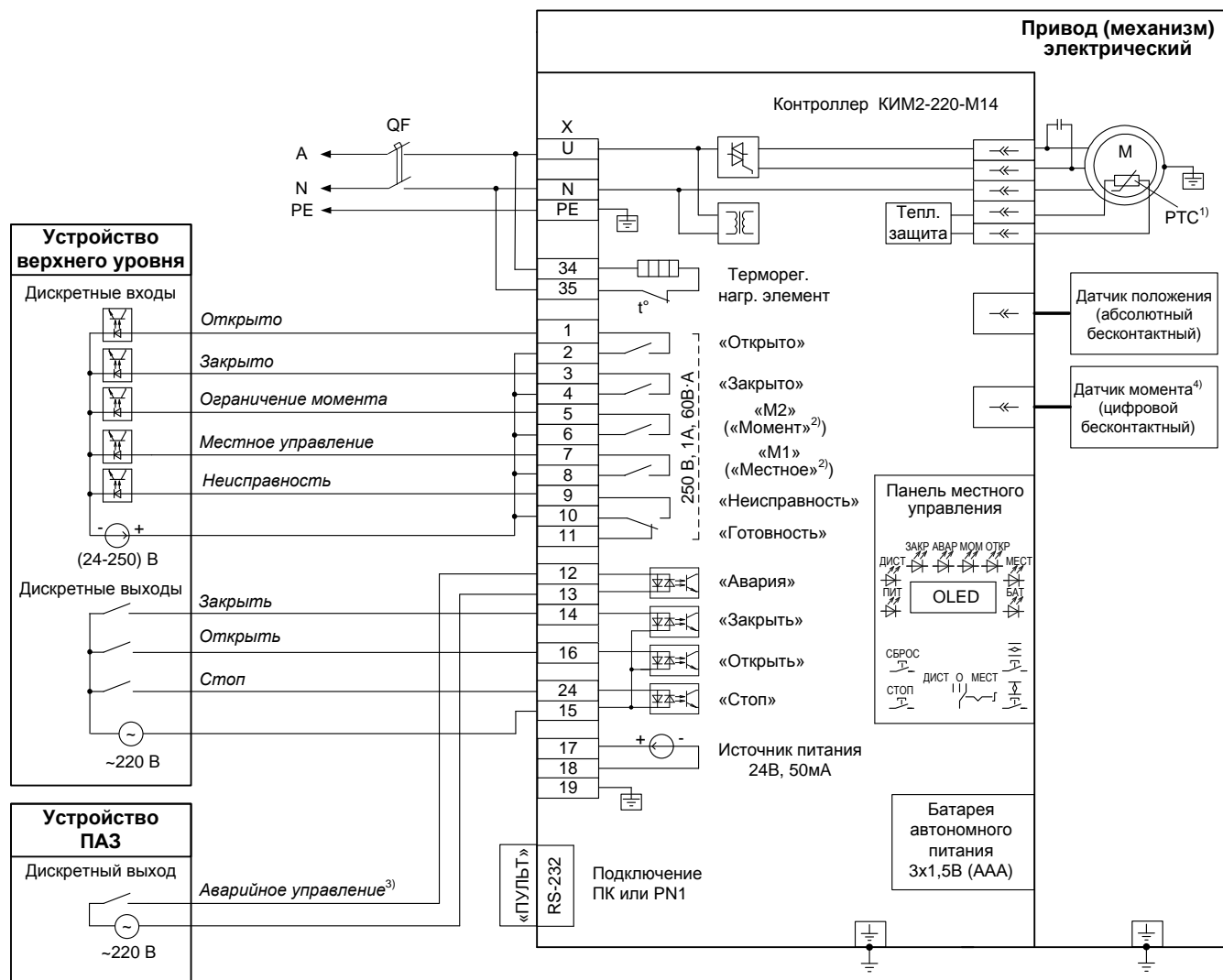
<sup>4)</sup> При наличии датчика момента.

<sup>5)</sup> В приводах ПЭП-00 и механизмах МЭОФ-17, МЭО(Ф)-00.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

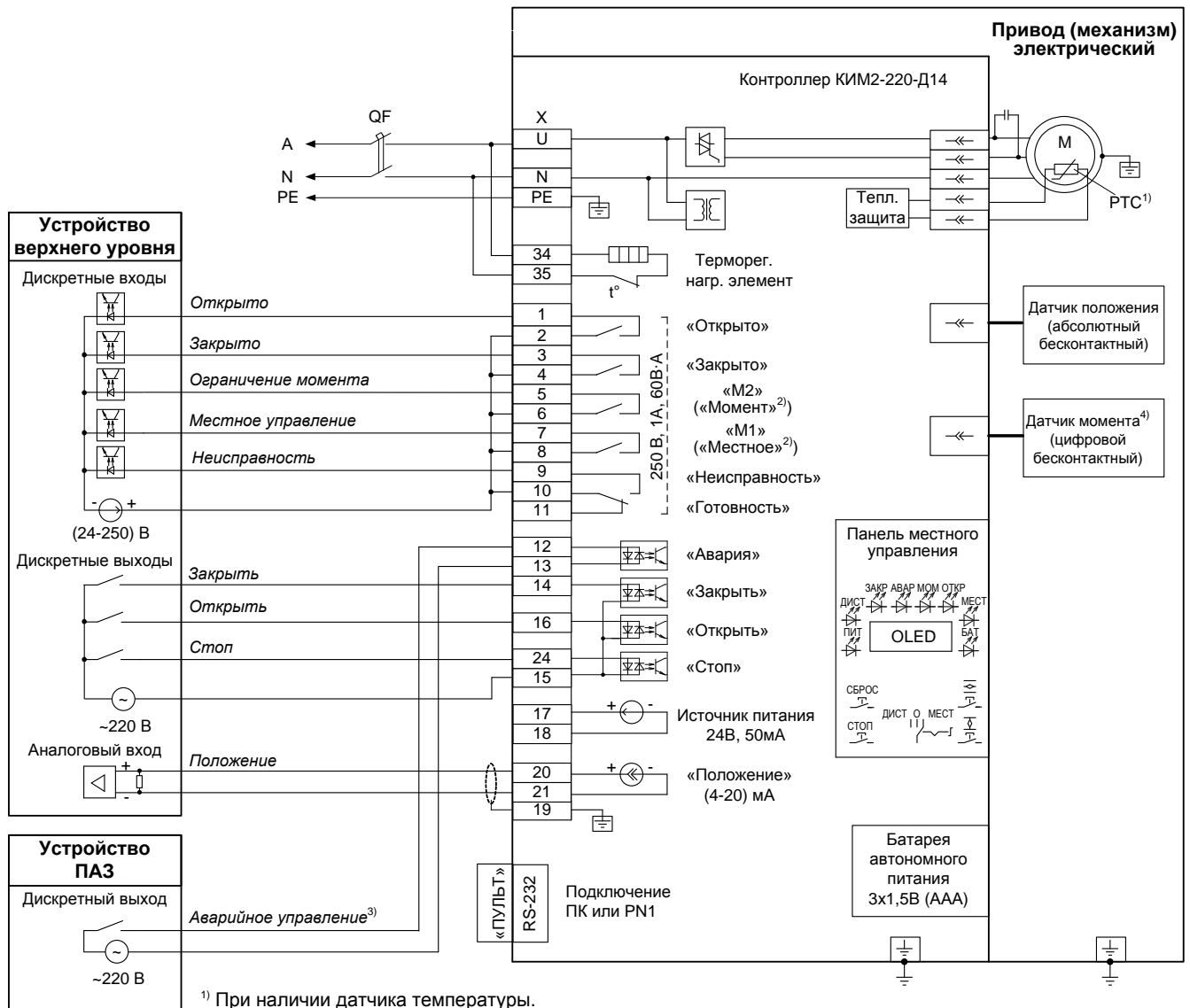
- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



- 1) При наличии датчика температуры.  
 2) Назначение выходов по умолчанию.  
 3) В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.  
 4) При наличии датчика момента.

**Примечание**

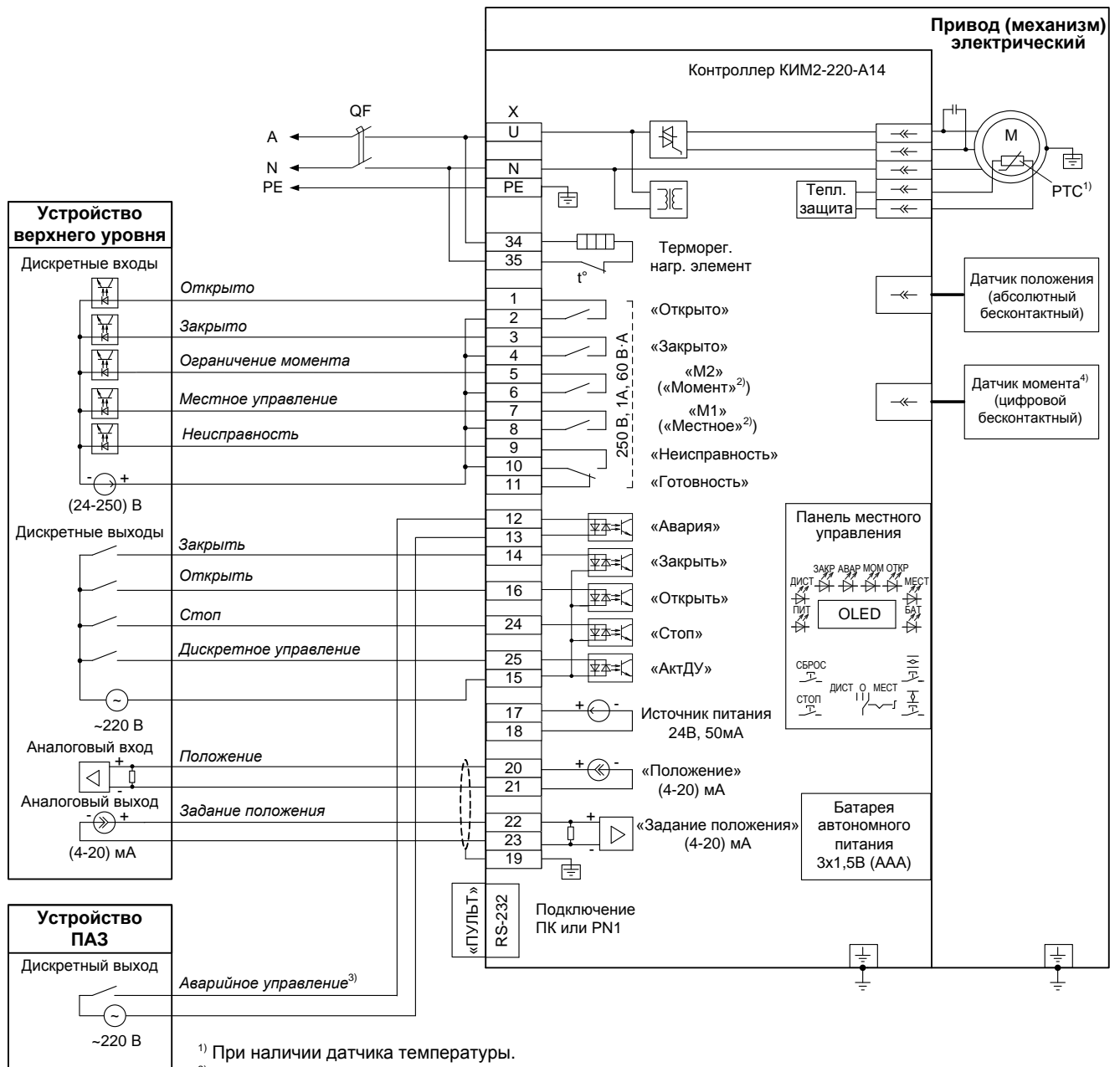
Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):  
 - подано электрическое питание;  
 - в режиме дистанционного управления;  
 - выходной орган установлен в среднем положении;  
 - момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



- 1) При наличии датчика температуры.  
 2) Назначение выходов по умолчанию.  
 3) В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.  
 4) При наличии датчика момента.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):  
 - подано электрическое питание;  
 - в режиме дистанционного управления;  
 - выходной орган установлен в среднем положении;  
 - момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



1) При наличии датчика температуры.

2) Назначение выходов по умолчанию.

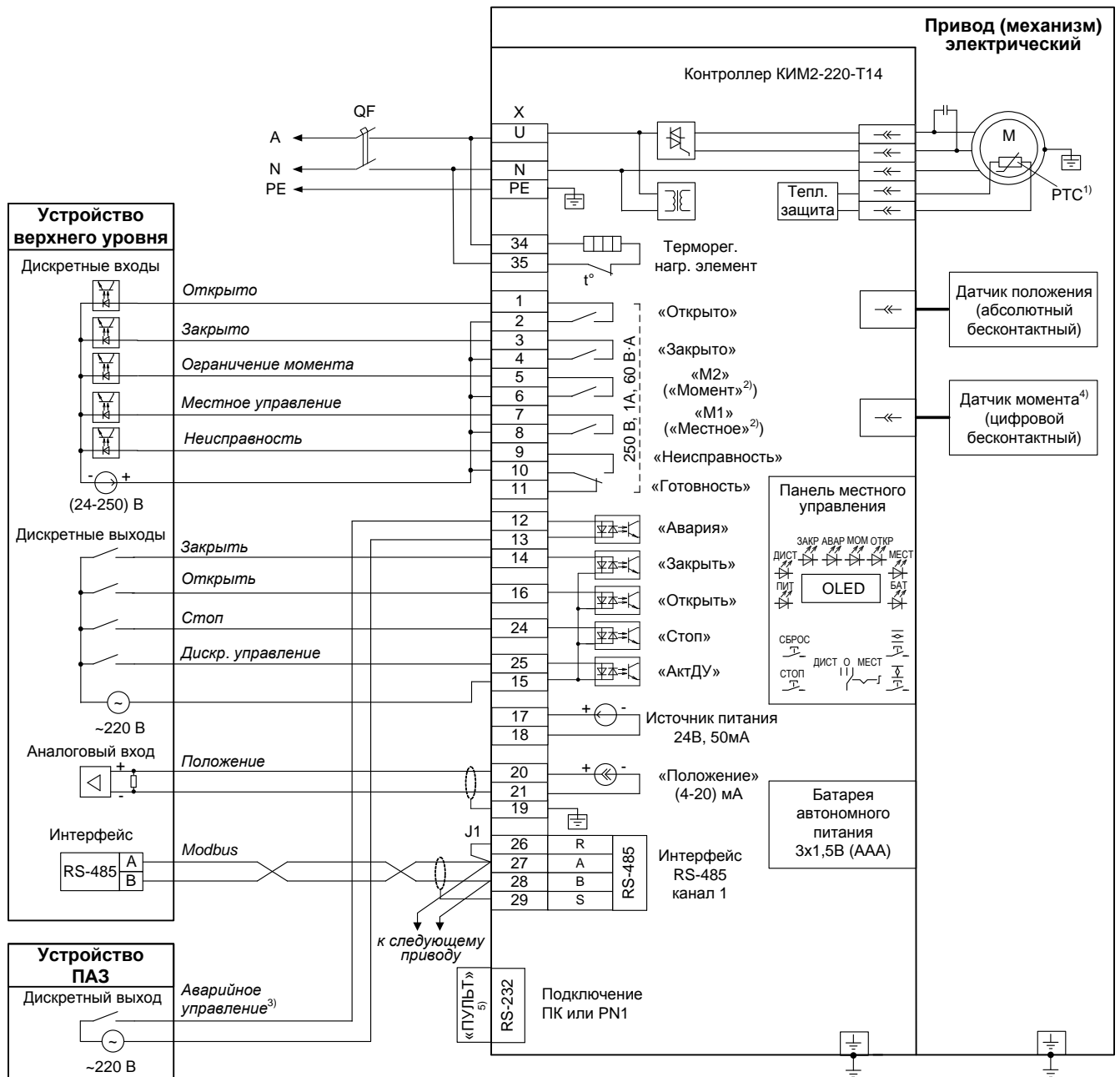
3) В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

4) При наличии датчика момента.

**П р и м е ч а н и е**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

1) При наличии датчика температуры.

2) Назначение выходов по умолчанию.

3) В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

4) При наличии датчика момента.

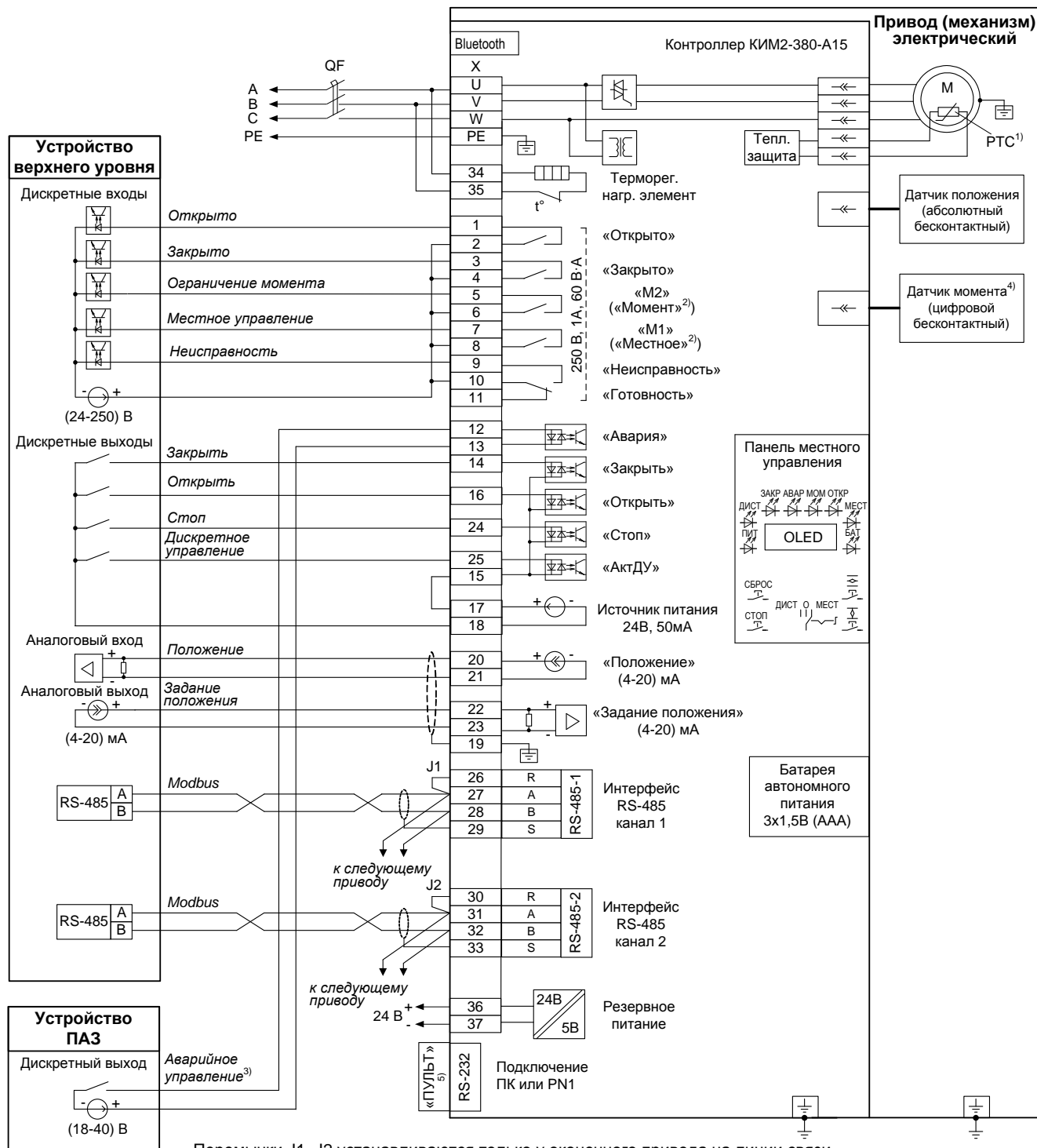
5) В приводах ПЭП-00 и механизмах МЭОФ-17, МЭО(Ф)-00.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.





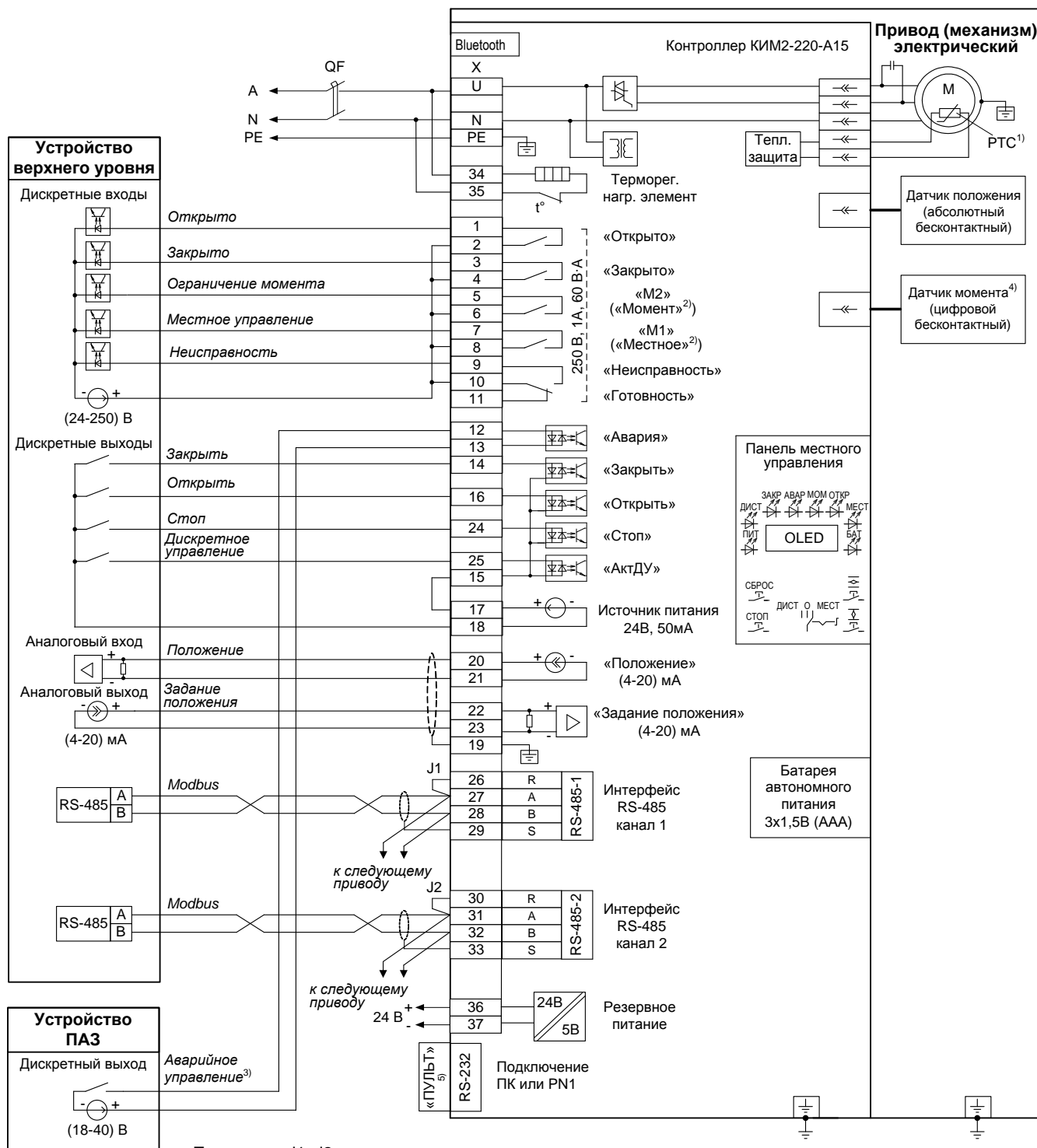
Перемычки J1, J2 устанавливаются только у оконечного привода на линии связи.

- 1) При наличии датчика температуры.
- 2) Назначение выходов по умолчанию.
- 3) В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.
- 4) При наличии датчика момента.
- 5) В приводах ПЭП-00 и механизмах МЭОФ-17, МЭО(Ф)-00.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



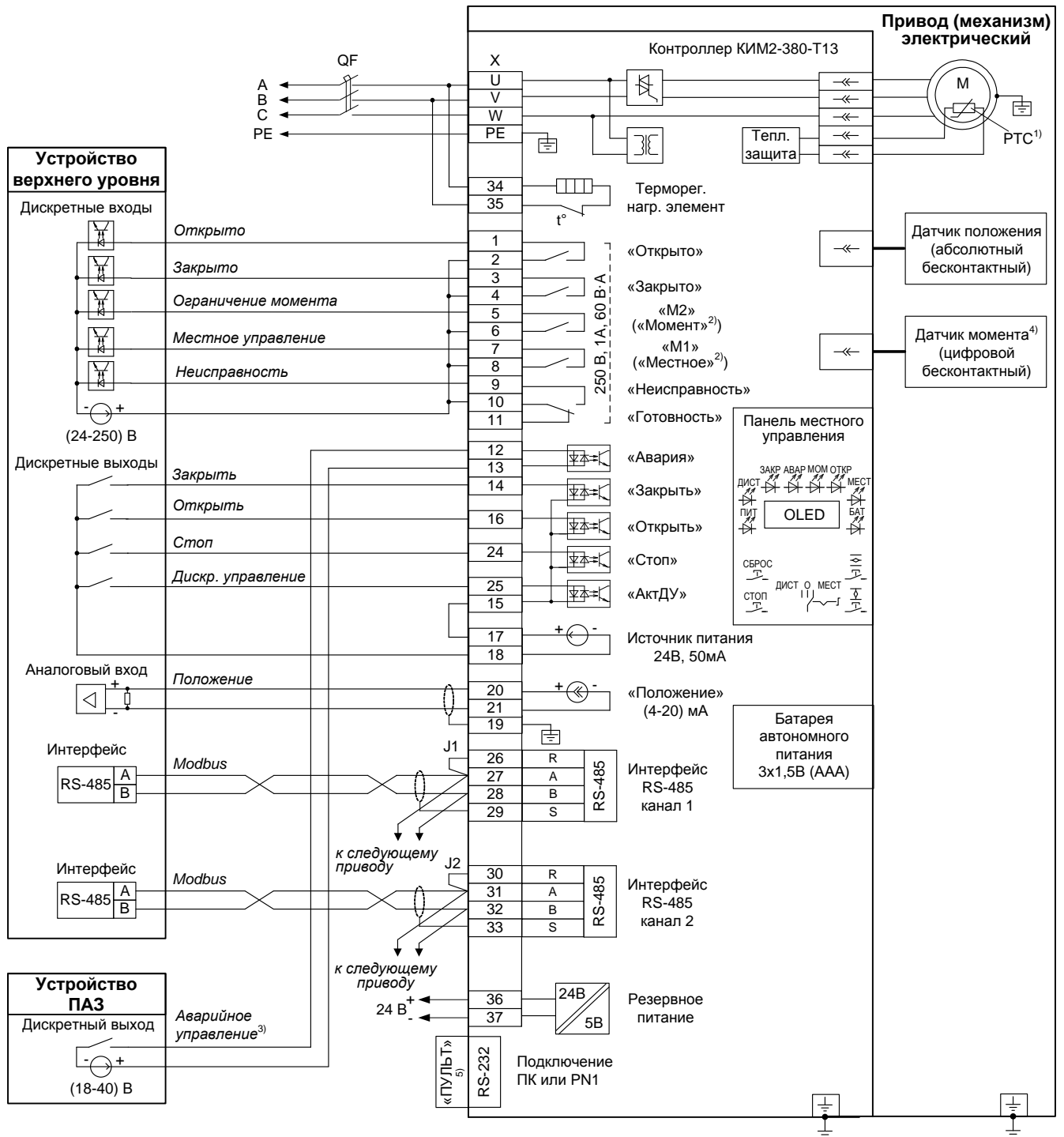
Перемычки J1, J2 устанавливаются только у оконечного привода на линии связи.

- <sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.
- <sup>2)</sup> Назначение выходов по умолчанию.
- <sup>3)</sup> В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.
- <sup>4)</sup> При наличии датчика момента.
- <sup>5)</sup> В приводах ПЭП-00 и механизмах МЭОФ-17, МЭО(Ф)-00.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

<sup>2)</sup> Назначение выходов по умолчанию.

<sup>3)</sup> В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

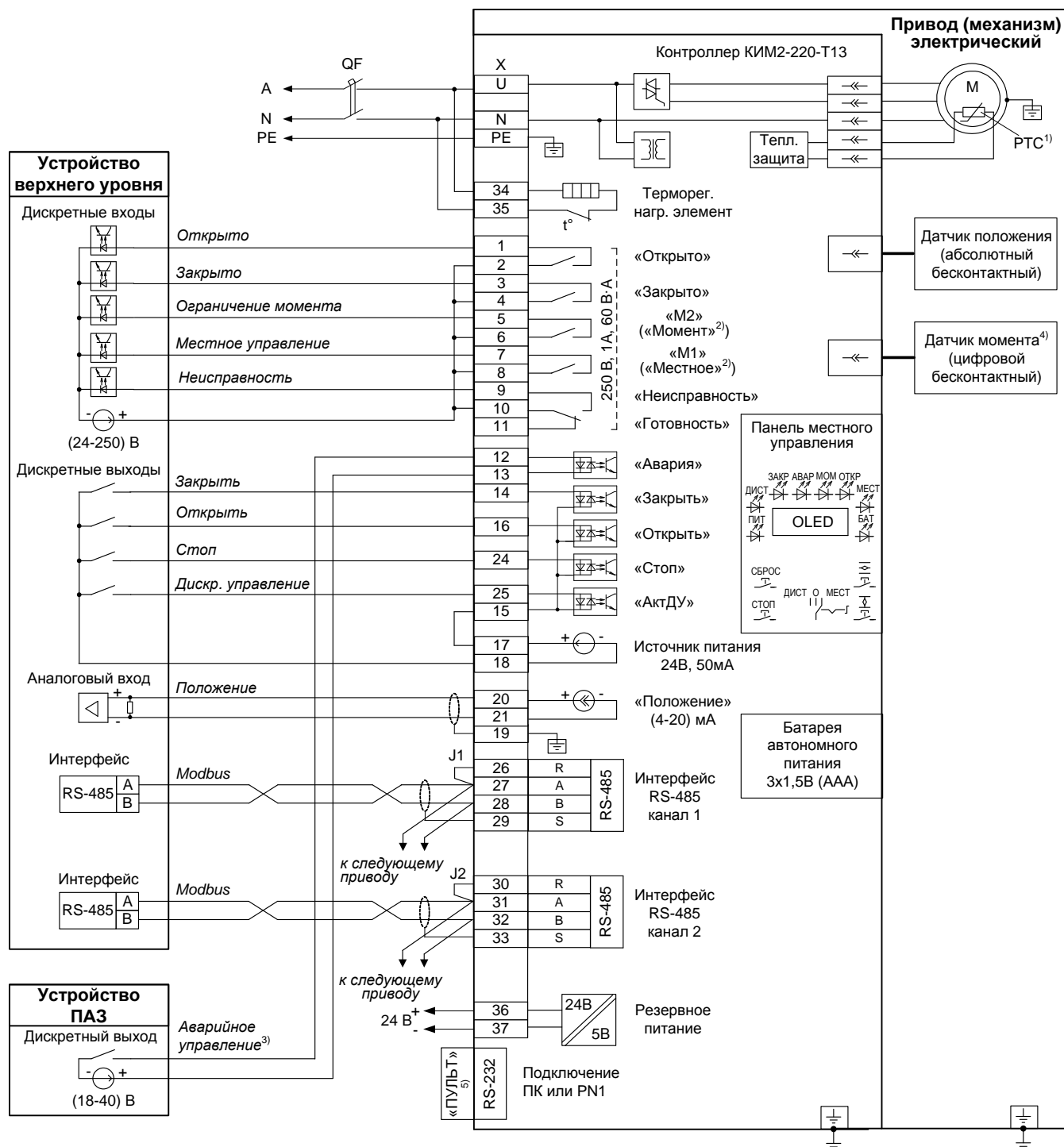
<sup>4)</sup> При наличии датчика момента.

<sup>5)</sup> В приводах ПЭП-00 и механизмах МЭОФ-17, МЭО(Ф)-00.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



Переключатель J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

<sup>1)</sup> При наличии датчика температуры.

<sup>2)</sup> Назначение выходов по умолчанию.

<sup>3)</sup> В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

<sup>4)</sup> При наличии датчика момента.

<sup>5)</sup> В приводах ПЭП-00 и механизмах МЭОФ-17, МЭО(Ф)-00.

**Примечание**

Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.

АО "АБС ЗЭиМ Автоматизация"

428020, Россия,

Чувашская Республика,

г. Чебоксары, пр. И. Яковлева, 1

тел.: (8352) 30-51-48, 30-52-21

**[www.abs-zeim.ru](http://www.abs-zeim.ru)**