

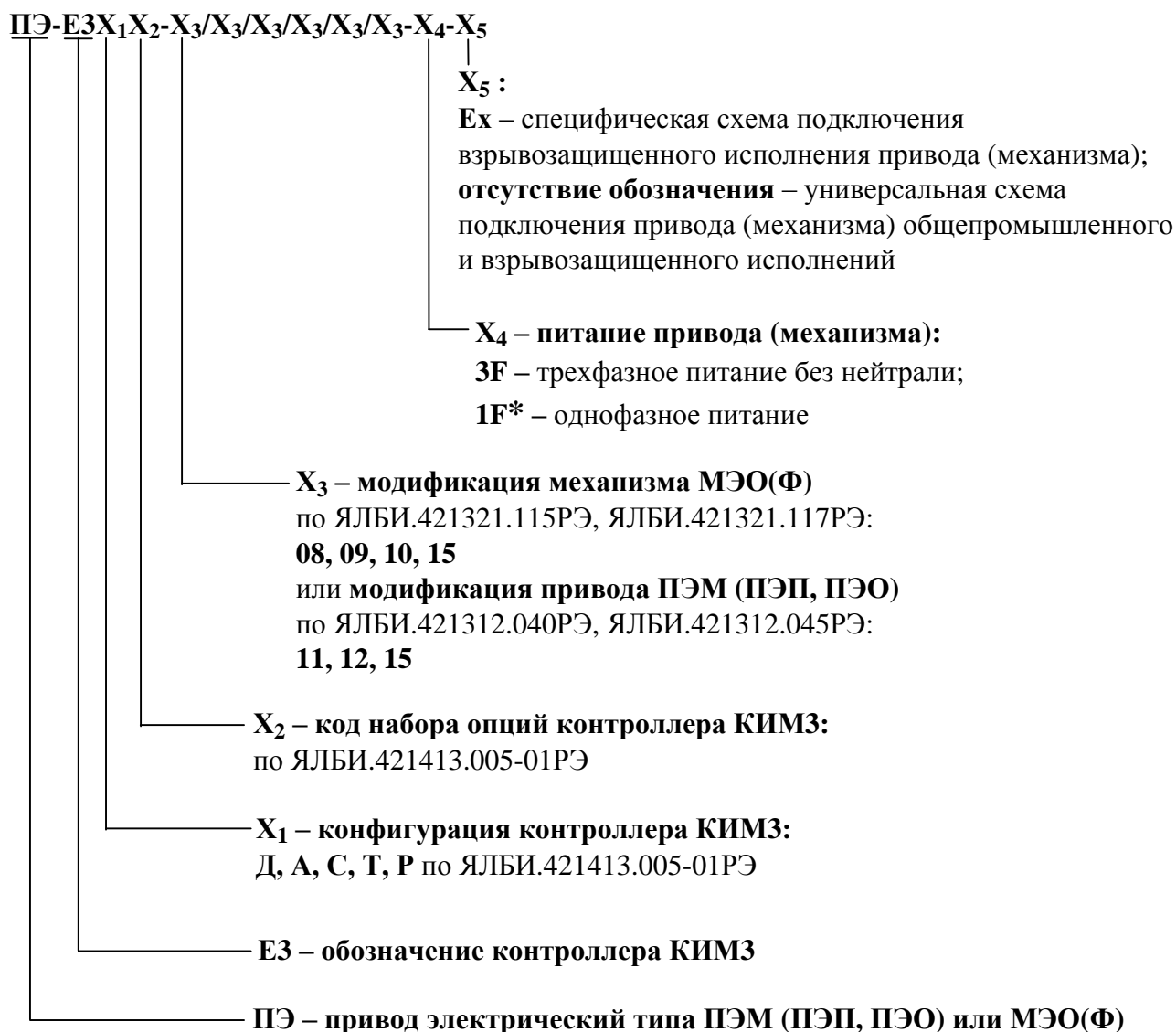
**СХЕМЫ ПОДКЛЮЧЕНИЯ ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНЫХ ПРИВОДОВ И
МЕХАНИЗМОВ С КОНТРОЛЛЕРОМ КИМЗ
С ЧАСТОТНЫМ УПРАВЛЕНИЕМ ЭЛЕКТРОДВИГАТЕЛЯ
Аппаратная версия 3.1**

ЯЛБИ.420006.015Д

Настоящие схемы подключения интеллектуальных приводов и механизмов с контроллером КИМЗ с частотным управлением электродвигателя распространяются на приводы и механизмы производства АО "АБС ЗЭиМ Автоматизация" общепромышленного и взрывозащищенного исполнений, в состав которых входят контроллеры исполнительного механизма КИМЗ ЯЛБИ.421413.004 и ЯЛБИ.421413.005 с опцией "Частотное управление ЭД".

Обозначение схемы подключения и соответствующее ему обозначение документа приведено в таблице 1 – для однофазного напряжения питания, в таблице 2 – для трехфазного напряжения питания.

Структура обозначения схемы подключения приведена на рисунке 1.



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

Рисунок 1

Таблица 1– Схемы подключения с однофазным напряжением питания

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
Дистанционное дискретное управление запорно-регулирующей арматурой с контролем положения по выходному аналоговому сигналу (конфигурация Д)			
ПЭ-ЕЗД48-08/09/10/11/12/15-1F	Базовая конфигурация – код набора опций 48 (опция " Частотное управление ЭД " есть всегда): - дискретные входы "ОТКРЫТЬ", "ЗАКРЫТЬ", "СТОП", "АВАРИЯ", "Мвх1" ("АктДУ"), "Мвх2" ("Запрет вкл. ЭД"); - дискретные выходы "М1" ("ПВО"), "М2" ("ПВЗ"), "М3" ("КВО"), "М4" ("МВО"), "М5" ("МВЗ"), "М6" ("КВЗ"), "ГОТОВНОСТЬ", "НЕИСПРАВНОСТЬ"; - аналоговый выход "ПОЛОЖЕНИЕ"	ЯЛБИ.420006.015-00Д	27
ПЭ-ЕЗД57-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 57: - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.015-01Д	28
ПЭ-ЕЗД58-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 58: - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"; - аналоговый выход "МАвых" ("Момент")	ЯЛБИ.420006.015-02Д	29
ПЭ-ЕЗД71-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 71: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.015-03Д	30
Дистанционное аналоговое или дискретное управление запорно-регулирующей арматурой с заданием положения и контролем положения по выходному аналоговому сигналу (ПОЗИЦИОНЕР) (конфигурация А)			
ПЭ-ЕЗА48-08/09/10/11/12/15-1F	Базовая конфигурация – код набора опций 48 (опция " Частотное управление ЭД " есть всегда): - аналоговый вход "ЗАДАНИЕ ПОЛОЖЕНИЯ"; - дискретные входы "ОТКРЫТЬ", "ЗАКРЫТЬ", "СТОП", "АВАРИЯ", "Мвх1" ("АктДУ"), "Мвх2" ("Запрет вкл. ЭД"); - дискретные выходы "М1" ("ПВО"), "М2" ("ПВЗ"), "М3" ("КВО"), "М4" ("МВО"), "М5" ("МВЗ"), "М6" ("КВЗ"), "ГОТОВНОСТЬ", "НЕИСПРАВНОСТЬ"; - аналоговый выход "ПОЛОЖЕНИЕ"	ЯЛБИ.420006.015-04Д	31



Продолжение таблицы 1

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
ПЭ-Е3А49-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 49: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.015-05Д	32
ПЭ-Е3А51-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 51: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "ZigBee"		
ПЭ-Е3А55-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 55: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е3А50-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 50: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент")	ЯЛБИ.420006.015-06Д	33
ПЭ-Е3А52-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 52: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - беспроводной интерфейс "ZigBee"		
ПЭ-Е3А56-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 56: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е3А53-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 53: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.015-07Д	34
ПЭ-Е3А59-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 59: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		



Продолжение таблицы 1

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
ПЭ-Е3А54-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 54: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.015-08Д	35
ПЭ-Е3А60-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 60: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е3А57-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 57: - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.015-09Д	36
ПЭ-Е3А58-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 58: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.015-10Д	37
ПЭ-Е3А61-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 61: - интерфейс "Profibus-1"; - интерфейс "Profibus-2"	ЯЛБИ.420006.015-11Д	38
ПЭ-Е3А62-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 62: - интерфейс "Profibus-1"	ЯЛБИ.420006.015-12Д	39
ПЭ-Е3А63-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 63: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1"; - интерфейс "Profibus-2"; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.015-13Д	40
ПЭ-Е3А65-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 65: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1"; - интерфейс "Profibus-2"; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		



Продолжение таблицы 1

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
ПЭ-ЕЗА64-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 64: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1"; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.015-14Д	41
ПЭ-ЕЗА66-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 66: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1" - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-ЕЗА67-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 67: - интерфейс "RS-485-1" (протокол Modbus RTU); - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.015-15Д	42
ПЭ-ЕЗА68-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 68: - интерфейс "RS-485-1" (протокол Modbus RTU); - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-ЕЗА71-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 71: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.015-16Д	43
ПЭ-ЕЗА72-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 72: - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"; - интерфейс "Fieldbus-1"	ЯЛБИ.420006.015-17Д	44
ПЭ-ЕЗА97-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 97: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"; - интерфейс "HART"; - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.015-18Д	45



Продолжение таблицы 1

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
Дистанционное управление запорно-регулирующей арматурой по цифровому интерфейсу RS-485 (конфигурация С)			
ПЭ-ЕЗС48-08/09/10/11/12/15-1F	Базовая конфигурация – код набора опций 48 (опция "Частотное управление ЭД" есть всегда): - дискретные входы "ОТКРЫТЬ", "ЗАКРЫТЬ", "СТОП", "АВАРИЯ", "Мвх1" ("АктДУ"), "Мвх2" ("Запрет вкл. ЭД"); - интерфейс "RS-485-1" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.015-19Д	46
ПЭ-ЕЗС49-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 49: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.015-20Д	47
ПЭ-ЕЗС51-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 51: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "ZigBee"		
ПЭ-ЕЗС55-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 55: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-ЕЗС53-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 53: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.015-21Д	48
ПЭ-ЕЗС59-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 59: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-ЕЗС57-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 57: - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.015-22Д	49
ПЭ-ЕЗС61-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 61: - интерфейс "Profibus-1" (заменяет базовую опцию "RS-485-1"); - интерфейс "Profibus-2"	ЯЛБИ.420006.015-23Д	50
ПЭ-ЕЗС62-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 62: - интерфейс "Profibus-1" (заменяет базовую опцию "RS-485-1")	ЯЛБИ.420006.015-24Д	51



Продолжение таблицы 1

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
ПЭ-ЕЗС63-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 63: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1" (заменяет базовую опцию "RS-485-1"); - интерфейс "Profibus-2"; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.015-25Д	52
ПЭ-ЕЗС65-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 65: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1" (заменяет базовую опцию "RS-485-1"); - интерфейс "Profibus-2"; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-ЕЗС64-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 64: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1" (заменяет базовую опцию "RS-485-1"); - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.015-26Д	53
ПЭ-ЕЗС66-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 66: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1" (заменяет базовую опцию "RS-485-1"); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-ЕЗС71-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 71: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.015-27Д	54
ПЭ-ЕЗС72-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 72: - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"; - интерфейс "Fieldbus-1"(заменяет базовую опцию "RS-485-1")	ЯЛБИ.420006.015-28Д	55



Продолжение таблицы 1

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
Дистанционное управление запорно-регулирующей арматурой дискретными сигналами или по цифровому интерфейсу RS-485 с контролем положения по выходному аналоговому сигналу (конфигурация Т)			
ПЭ-ЕЗТ48-08/09/10/11/12/15-1F	Базовая конфигурация – код набора опций 48 (опция "Частотное управление ЭД" есть всегда): - дискретные входы "ОТКРЫТЬ", "ЗАКРЫТЬ", "СТОП", "АВАРИЯ", "Мвх1" ("АктДУ"), "Мвх2" ("Запрет вкл. ЭД"); - дискретные выходы "М1" ("ПВО"), "М2" ("ПВЗ"), "М3" ("КВО"), "М4" ("МВО"), "М5" ("МВЗ"), "М6" ("КВЗ"), "ГОТОВНОСТЬ", "НЕИСПРАВНОСТЬ"; - аналоговый выход "ПОЛОЖЕНИЕ"; - интерфейс "RS-485-1" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.015-29Д	56
ПЭ-ЕЗТ49-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 49: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.015-30Д	57
ПЭ-ЕЗТ51-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 51: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "ZigBee"		
ПЭ-ЕЗТ55-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 55: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-ЕЗТ50-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 50: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент")	ЯЛБИ.420006.015-31Д	58
ПЭ-ЕЗТ52-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 52: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - беспроводной интерфейс "ZigBee"		
ПЭ-ЕЗТ56-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 56: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		



Акционерное Общество
АВС ЗИМ Автоматизация

ЯЛБИ.420006.015Д

Продолжение таблицы 1

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
ПЭ-ЕЗТ53-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 53: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.015-32Д	59
ПЭ-ЕЗТ59-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 59: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-ЕЗТ54-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 54: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.015-33Д	60
ПЭ-ЕЗТ60-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 60: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-ЕЗТ57-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 57: - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.015-34Д	61
ПЭ-ЕЗТ58-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 58: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.015-35Д	62
ПЭ-ЕЗТ61-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 61: - интерфейс "Profibus-1"; - интерфейс "Profibus-2"	ЯЛБИ.420006.015-36Д	63
ПЭ-ЕЗТ62-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 62: - интерфейс "Profibus-1" (заменяет базовую опцию "RS-485-1")	ЯЛБИ.420006.015-37Д	64



Продолжение таблицы 1

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
ПЭ-ЕЗТ63-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 63: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1"; - интерфейс "Profibus-2"; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.015-38Д	65
ПЭ-ЕЗТ65-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 65: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1" - интерфейс "Profibus-2"; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-ЕЗТ64-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 64: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1" (заменяет базовую опцию "RS-485-1"); - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.015-39Д	66
ПЭ-ЕЗТ66-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 66: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1" (заменяет базовую опцию "RS-485-1"); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-ЕЗТ71-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 71: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.015-40Д	67
ПЭ-ЕЗТ72-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 72: - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"; - интерфейс "Fieldbus-1"(заменяет базовую опцию "RS-485-1")	ЯЛБИ.420006.015-41Д	68
ПЭ-ЕЗТ97-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 97: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"; - интерфейс "HART" (заменяет базовую опцию "RS-485-1"); - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.015-42Д	69



Продолжение таблицы 1

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
Дистанционное управление регулирующей арматурой с функцией локального ПИД-регулятора (конфигурация Р)			
ПЭ-ЕЗР48-08/09/10/11/12/15-1F	Базовая конфигурация – код набора опций 48 (опция "Частотное управление ЭД" есть всегда): - аналоговый вход "ЗАДАНИЕ ПОЛОЖЕНИЯ"; - аналоговый вход "AIN3"; - аналоговый вход "AINT1", "AINT2"; - частотный вход "FIN"; - дискретные входы "ОТКРЫТЬ", "ЗАКРЫТЬ", "СТОП", "АВАРИЯ", "Мвх1" ("АктДУ"), "Мвх2" ("Запрет вкл. ЭД"); - дискретные выходы "М3" ("КВО"), "М4" ("МВО"), "М5" ("МВЗ"), "М6" ("КВЗ"), "ГОТОВНОСТЬ", "НЕИСПРАВНОСТЬ"; - аналоговый выход "ПОЛОЖЕНИЕ"	ЯЛБИ.420006.015-43Д	70
ПЭ-ЕЗР49-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 49: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.015-44Д	71
ПЭ-ЕЗР51-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 51: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "ZigBee"		
ПЭ-ЕЗР55-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 55: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-ЕЗР50-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 50: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент")	ЯЛБИ.420006.015-45Д	72
ПЭ-ЕЗР52-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 52: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - беспроводной интерфейс "ZigBee"		
ПЭ-ЕЗР56-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 56: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		



Продолжение таблицы 1

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
ПЭ-ЕЗР53-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 53: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.015-46Д	73
ПЭ-ЕЗР59-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 59: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-ЕЗР54-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 54: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.015-47Д	74
ПЭ-ЕЗР60-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 60: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-ЕЗР57-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 57: - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.015-48Д	75
ПЭ-ЕЗР58-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 58: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.015-49Д	76
ПЭ-ЕЗР67-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 67: - интерфейс "RS-485-1" (протокол Modbus RTU); - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.015-50Д	77
ПЭ-ЕЗР68-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 68: - интерфейс "RS-485-1" (протокол Modbus RTU); - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		

Окончание таблицы 1

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
ПЭ-ЕЗР71-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 71: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.015-51Д	78
ПЭ-ЕЗР97-08/09/10/11/12/15-1F	Дополнительные опции – код набора опций 97: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"; - интерфейс "HART"; - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.015-52Д	79
<p>Примечания</p> <p>1 "М1", "М2", "М3", "М4", "М5", "М6" – многофункциональные программируемые дискретные выходы.</p> <p>2 Все конфигурации по умолчанию содержат в своем составе:</p> <ul style="list-style-type: none"> - частотный преобразователь; - абсолютный бесконтактный цифровой датчик положения; - электронный цифровой датчик момента; - два дисплея: графический (OLED дисплей для исполнения общего назначения и вакуумно-люминисцентный дисплей для взрывозащищенного исполнения) и символьный LED; - изолированный отсек с клеммной колодкой или разъемами для подключения кабелей питания и управления; - пульт местного управления (ПМУ) с местными кнопками для управления и настройки с трехпозиционным селектором (переключателем) "МЕСТ – 0 (настройка-выключено) – ДИСТ" с фиксацией во всех трех положениях; - два внутренних гальванически развязанных нестабилизированных источника питания = 24 В, 150 мА для питания внешних цепей; - батарея автономного питания для индикации положения (момента или усилия) при отсутствии основного питания на символьном LED дисплее; - узел контроля токов питающей сети; - терморегулируемый нагревательный элемент; - USB – интерфейс для настройки с помощью персонального компьютера (программное обеспечение "Конфигуратор"); - архив событий (журнал работы и неисправностей, полное время работы, количество пусков, значения крутящего момента, токов и др.). 			



Таблица 2- Схемы подключения с трехфазным напряжением питания

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
Дистанционное дискретное управление запорно-регулирующей арматурой с контролем положения по выходному аналоговому сигналу (конфигурация Д)			
ПЭ-ЕЗД48-08/09/10/11/12/15-3F	Базовая конфигурация – код набора опций 48 (опция "Частотное управление ЭД" есть всегда): - дискретные входы "ОТКРЫТЬ", "ЗАКРЫТЬ", "СТОП", "АВАРИЯ", "Мвх1" ("АктДУ"), "Мвх2" ("Запрет вкл. ЭД"); - дискретные выходы "М1" ("ПВО"), "М2" ("ПВЗ"), "М3" ("КВО"), "М4" ("МВО"), "М5" ("МВЗ"), "М6" ("КВЗ"), "ГОТОВНОСТЬ", "НЕИСПРАВНОСТЬ"; - аналоговый выход "ПОЛОЖЕНИЕ"	ЯЛБИ.420006.015-53Д	80
ПЭ-ЕЗД57-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 57: - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.015-54Д	81
ПЭ-ЕЗД58-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 58: - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"; - аналоговый выход "МАвых" ("Момент")	ЯЛБИ.420006.015-55Д	82
ПЭ-ЕЗД71-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 71: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.015-56Д	83
Дистанционное аналоговое или дискретное управление запорно-регулирующей арматурой с заданием положения и контролем положения по выходному аналоговому сигналу (ПОЗИЦИОНЕР) (конфигурация А)			
ПЭ-ЕЗА48-08/09/10/11/12/15-3F	Базовая конфигурация – код набора опций 48 (опция "Частотное управление ЭД" есть всегда): - аналоговый вход "ЗАДАНИЕ ПОЛОЖЕНИЯ"; - дискретные входы "ОТКРЫТЬ", "ЗАКРЫТЬ", "СТОП", "АВАРИЯ", "Мвх1" ("АктДУ"), "Мвх2" ("Запрет вкл. ЭД"); - дискретные выходы "М1" ("ПВО"), "М2" ("ПВЗ"), "М3" ("КВО"), "М4" ("МВО"), "М5" ("МВЗ"), "М6" ("КВЗ"), "ГОТОВНОСТЬ", "НЕИСПРАВНОСТЬ"; - аналоговый выход "ПОЛОЖЕНИЕ"	ЯЛБИ.420006.015-57Д	84



Продолжение таблицы 2

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
ПЭ-Е3А49-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 49: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.015-58Д	85
ПЭ-Е3А51-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 51: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "ZigBee"		
ПЭ-Е3А55-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 55: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е3А50-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 50: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент")	ЯЛБИ.420006.015-59Д	86
ПЭ-Е3А52-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 52: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - беспроводной интерфейс "ZigBee"		
ПЭ-Е3А56-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 56: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е3А53-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 53: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.015-60Д	87
ПЭ-Е3А59-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 59: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		



Продолжение таблицы 2

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
ПЭ-Е3А54-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 54: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.015-61Д	88
ПЭ-Е3А60-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 60: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е3А57-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 57: - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.015-62Д	89
ПЭ-Е3А58-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 58: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.015-63Д	90
ПЭ-Е3А61-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 61: - интерфейс "Profibus-1"; - интерфейс "Profibus-2"	ЯЛБИ.420006.015-64Д	91
ПЭ-Е3А62-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 62: - интерфейс "Profibus-1"	ЯЛБИ.420006.015-65Д	92
ПЭ-Е3А63-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 63: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1"; - интерфейс "Profibus-2"; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.015-66Д	93
ПЭ-Е3А65-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 65: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1"; - интерфейс "Profibus-2"; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		



Продолжение таблицы 2

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
ПЭ-Е3А64-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 64: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1"; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.015-67Д	94
ПЭ-Е3А66-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 66: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1" - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е3А67-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 67: - интерфейс "RS-485-1" (протокол Modbus RTU); - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.015-68Д	95
ПЭ-Е3А68-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 68: - интерфейс "RS-485-1" (протокол Modbus RTU); - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е3А71-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 71: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.015-69Д	96
ПЭ-Е3А72-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 72: - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"; - интерфейс "Fieldbus-1"	ЯЛБИ.420006.015-70Д	97
ПЭ-Е3А97-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 97: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"; - интерфейс "HART"; - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.015-71Д	98



Продолжение таблицы 2

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
Дистанционное управление запорно-регулирующей арматурой по цифровому интерфейсу RS-485 (конфигурация С)			
ПЭ-ЕЗС48-08/09/10/11/12/15-3F	Базовая конфигурация – код набора опций 48 (опция "Частотное управление ЭД" есть всегда): - дискретные входы "ОТКРЫТЬ", "ЗАКРЫТЬ", "СТОП", "АВАРИЯ", "Мвх1" ("АктДУ"), "Мвх2" ("Запрет вкл. ЭД"); - интерфейс "RS-485-1" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.015-72Д	99
ПЭ-ЕЗС49-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 49: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.015-73Д	100
ПЭ-ЕЗС51-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 51: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "ZigBee"		
ПЭ-ЕЗС55-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 55: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-ЕЗС53-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 53: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.015-74Д	101
ПЭ-ЕЗС59-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 59: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-ЕЗС57-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 57: - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.015-75Д	102
ПЭ-ЕЗС61-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 61: - интерфейс "Profibus-1" (заменяет базовую опцию "RS-485-1"); - интерфейс "Profibus-2"	ЯЛБИ.420006.015-76Д	103
ПЭ-ЕЗС62-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 62: - интерфейс "Profibus-1" (заменяет базовую опцию "RS-485-1")	ЯЛБИ.420006.015-77Д	104



Продолжение таблицы 2

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
ПЭ-ЕЗС63-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 63: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1" (заменяет базовую опцию "RS-485-1"); - интерфейс "Profibus-2"; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.015-78Д	105
ПЭ-ЕЗС65-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 65: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1" (заменяет базовую опцию "RS-485-1"); - интерфейс "Profibus-2"; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-ЕЗС64-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 64: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1" (заменяет базовую опцию "RS-485-1"); - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.015-79Д	106
ПЭ-ЕЗС66-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 66: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1" (заменяет базовую опцию "RS-485-1"); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-ЕЗС71-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 71: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.015-80Д	107
ПЭ-ЕЗС72-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 72: - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"; - интерфейс "Fieldbus-1"(заменяет базовую опцию "RS-485-1")	ЯЛБИ.420006.015-81Д	108



Продолжение таблицы 2

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
Дистанционное управление запорно-регулирующей арматурой дискретными сигналами или по цифровому интерфейсу RS-485 с контролем положения по выходному аналоговому сигналу (конфигурация Т)			
ПЭ-ЕЗТ48-08/09/10/11/12/15-3F	Базовая конфигурация – код набора опций 48 (опция "Частотное управление ЭД" есть всегда): - дискретные входы "ОТКРЫТЬ", "ЗАКРЫТЬ", "СТОП", "АВАРИЯ", "Мвх1" ("АктДУ"), "Мвх2" ("Запрет вкл. ЭД"); - дискретные выходы "М1" ("ПВО"), "М2" ("ПВЗ"), "М3" ("КВО"), "М4" ("МВО"), "М5" ("МВЗ"), "М6" ("КВЗ"), "ГОТОВНОСТЬ", "НЕИСПРАВНОСТЬ"; - аналоговый выход "ПОЛОЖЕНИЕ"; - интерфейс "RS-485-1" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.015-82Д	109
ПЭ-ЕЗТ49-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 49: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.015-83Д	110
ПЭ-ЕЗТ51-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 51: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "ZigBee"		
ПЭ-ЕЗТ55-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 55: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-ЕЗТ50-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 50: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент")	ЯЛБИ.420006.015-84Д	111
ПЭ-ЕЗТ52-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 52: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - беспроводной интерфейс "ZigBee"		
ПЭ-ЕЗТ56-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 56: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		



Продолжение таблицы 2

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
ПЭ-ЕЗТ53-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 53: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.015-85Д	112
ПЭ-ЕЗТ59-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 59: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-ЕЗТ54-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 54: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.015-86Д	113
ПЭ-ЕЗТ60-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 60: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-ЕЗТ57-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 57: - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.015-87Д	114
ПЭ-ЕЗТ58-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 58: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.015-88Д	115
ПЭ-ЕЗТ61-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 61: - интерфейс "Profibus-1"; - интерфейс "Profibus-2"	ЯЛБИ.420006.015-89Д	116
ПЭ-ЕЗТ62-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 62: - интерфейс "Profibus-1" (заменяет базовую опцию "RS-485-1")	ЯЛБИ.420006.015-90Д	117



Продолжение таблицы 2

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
ПЭ-ЕЗТ63-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 63: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1"; - интерфейс "Profibus-2"; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.015-91Д	118
ПЭ-ЕЗТ65-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 65: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1" - интерфейс "Profibus-2"; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-ЕЗТ64-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 64: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1" (заменяет базовую опцию "RS-485-1"); - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.015-92Д	119
ПЭ-ЕЗТ66-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 66: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1" (заменяет базовую опцию "RS-485-1"); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-ЕЗТ71-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 71: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.015-93Д	120
ПЭ-ЕЗТ72-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 72: - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"; - интерфейс "Fieldbus-1"(заменяет базовую опцию "RS-485-1")	ЯЛБИ.420006.015-94Д	121
ПЭ-ЕЗТ97-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 97: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"; - интерфейс "HART" (заменяет базовую опцию "RS-485-1"); - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.015-95Д	122



Продолжение таблицы 2

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
Дистанционное управление регулирующей арматурой с функцией локального ПИД-регулятора (конфигурация Р)			
ПЭ-ЕЗР48-08/09/10/11/12/15-3F	Базовая конфигурация – код набора опций 48 (опция "Частотное управление ЭД" есть всегда): - аналоговый вход "ЗАДАНИЕ ПОЛОЖЕНИЯ"; - аналоговый вход "AIN3"; - аналоговый вход "AINT1", "AINT2"; - частотный вход "FIN"; - дискретные входы "ОТКРЫТЬ", "ЗАКРЫТЬ", "СТОП", "АВАРИЯ", "Мвх1" ("АкгДУ"), "Мвх2" ("Запрет вкл. ЭД"); - дискретные выходы "М3" ("КВО"), "М4" ("МВО"), "М5" ("МВЗ"), "М6" ("КВЗ"), "ГОТОВНОСТЬ", "НЕИСПРАВНОСТЬ"; - аналоговый выход "ПОЛОЖЕНИЕ"	ЯЛБИ.420006.015-96Д	123
ПЭ-ЕЗР49-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 49: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.015-97Д	124
ПЭ-ЕЗР51-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 51: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "ZigBee"		
ПЭ-ЕЗР55-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 55: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-ЕЗР50-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 50: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент")	ЯЛБИ.420006.015-98Д	125
ПЭ-ЕЗР52-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 52: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - беспроводной интерфейс "ZigBee"		
ПЭ-ЕЗР56-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 56: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		



Продолжение таблицы 2

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
ПЭ-ЕЗР53-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 53: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.015-99Д	126
ПЭ-ЕЗР59-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 59: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-ЕЗР54-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 54: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.015-100Д	127
ПЭ-ЕЗР60-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 60: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-ЕЗР57-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 57: - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.015-101Д	128
ПЭ-ЕЗР58-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 58: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.015-102Д	129
ПЭ-ЕЗР67-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 67: - интерфейс "RS-485-1" (протокол Modbus RTU); - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.015-103Д	130
ПЭ-ЕЗР68-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 68: - интерфейс "RS-485-1" (протокол Modbus RTU); - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		



Окончание таблицы 2

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
ПЭ-ЕЗР71-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 71: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.015-104Д	131
ПЭ-ЕЗР97-08/09/10/11/12/15-3F	Дополнительные опции – код набора опций 97: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"; - интерфейс "HART"; - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.015-105Д	132

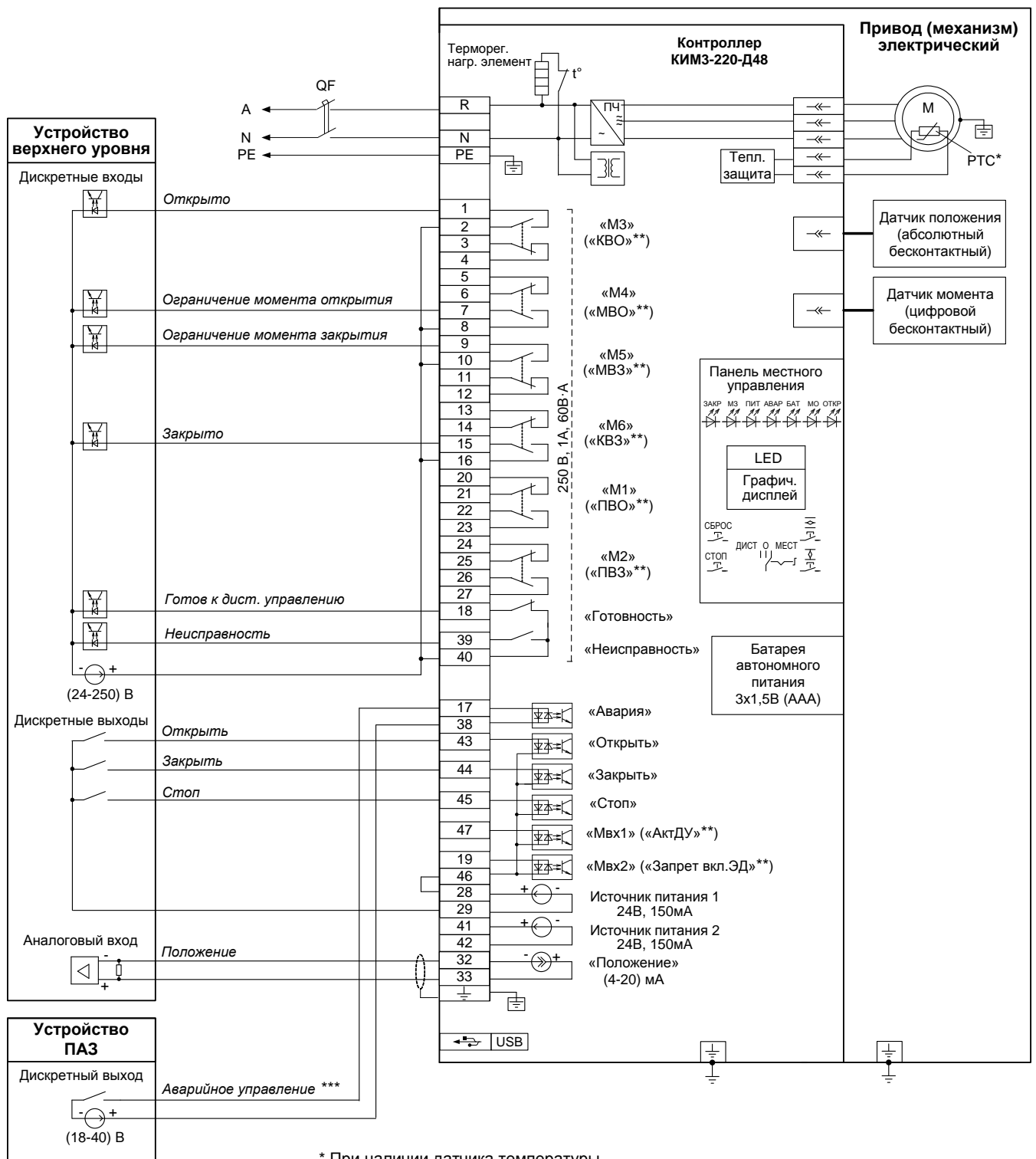
Примечания

1 "М1", "М2", "М3", "М4", "М5", "М6" – многофункциональные программируемые дискретные выходы.

2 **Все конфигурации по умолчанию содержат в своем составе:**

- частотный преобразователь;
- абсолютный бесконтактный цифровой датчик положения;
- электронный цифровой датчик момента;
- два дисплея: графический (OLED дисплей для исполнения общего назначения и вакуумно-люминисцентный дисплей для взрывозащищенного исполнения) и символьный LED;
- изолированный отсек с клеммной колодкой или разъемами для подключения кабелей питания и управления;
- пульт местного управления (ПМУ) с местными кнопками для управления и настройки с трехпозиционным селектором (переключателем) "МЕСТ – 0 (настройка-выключено) – ДИСТ" с фиксацией во всех трех положениях;
- два внутренних гальванически развязанных нестабилизированных источника питания = 24 В, 150 мА для питания внешних цепей;
- батарея автономного питания для индикации положения (момента или усилия) при отсутствии основного питания на символьном LED дисплее;
- узел контроля токов питающей сети;
- терморегулируемый нагревательный элемент;
- USB – интерфейс для настройки с помощью персонального компьютера (программное обеспечение "Конфигуратор");
- архив событий (журнал работы и неисправностей, полное время работы, количество пусков, значения крутящего момента, токов и др.).





* При наличии датчика температуры.

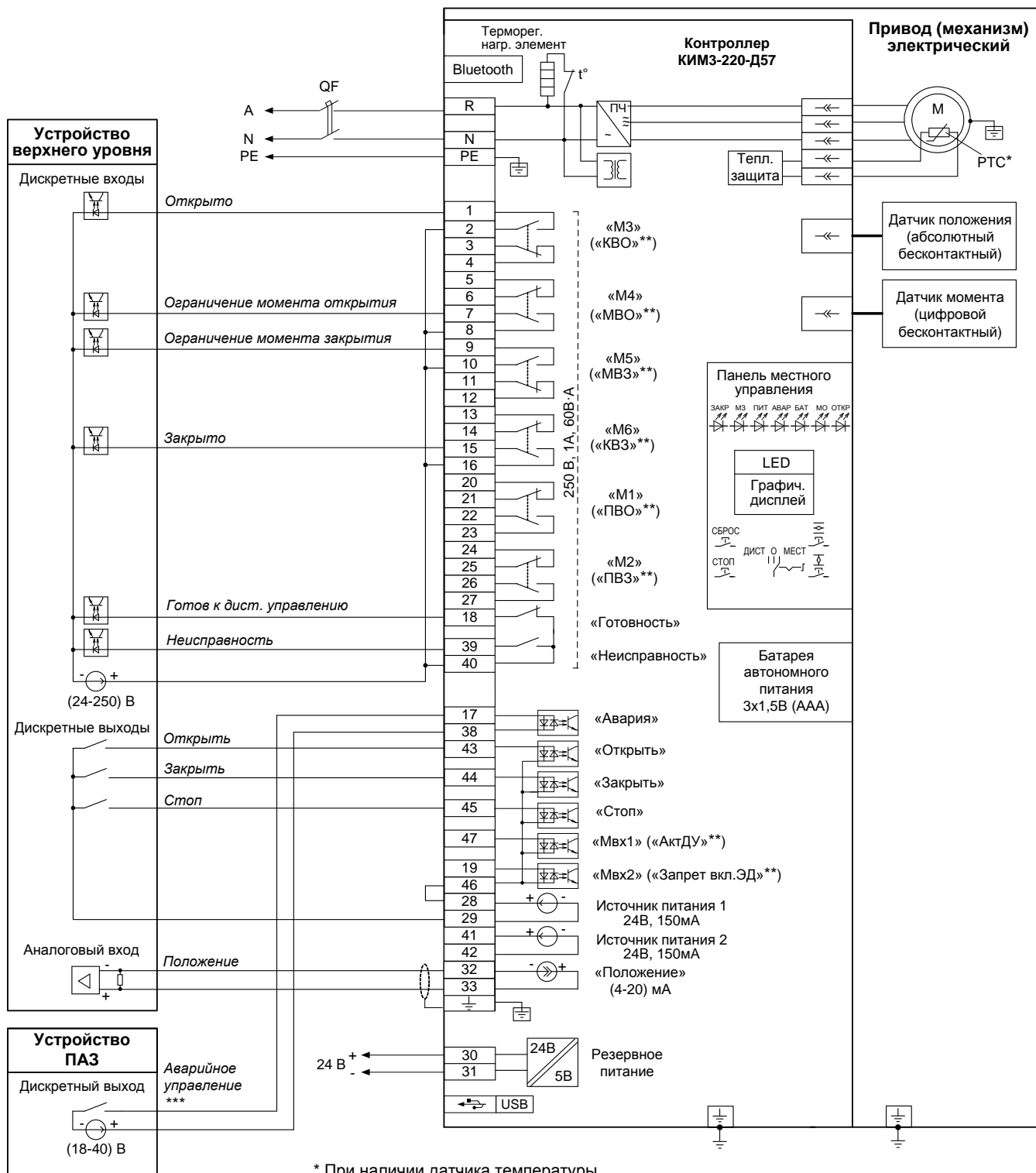
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.



* При наличии датчика температуры.

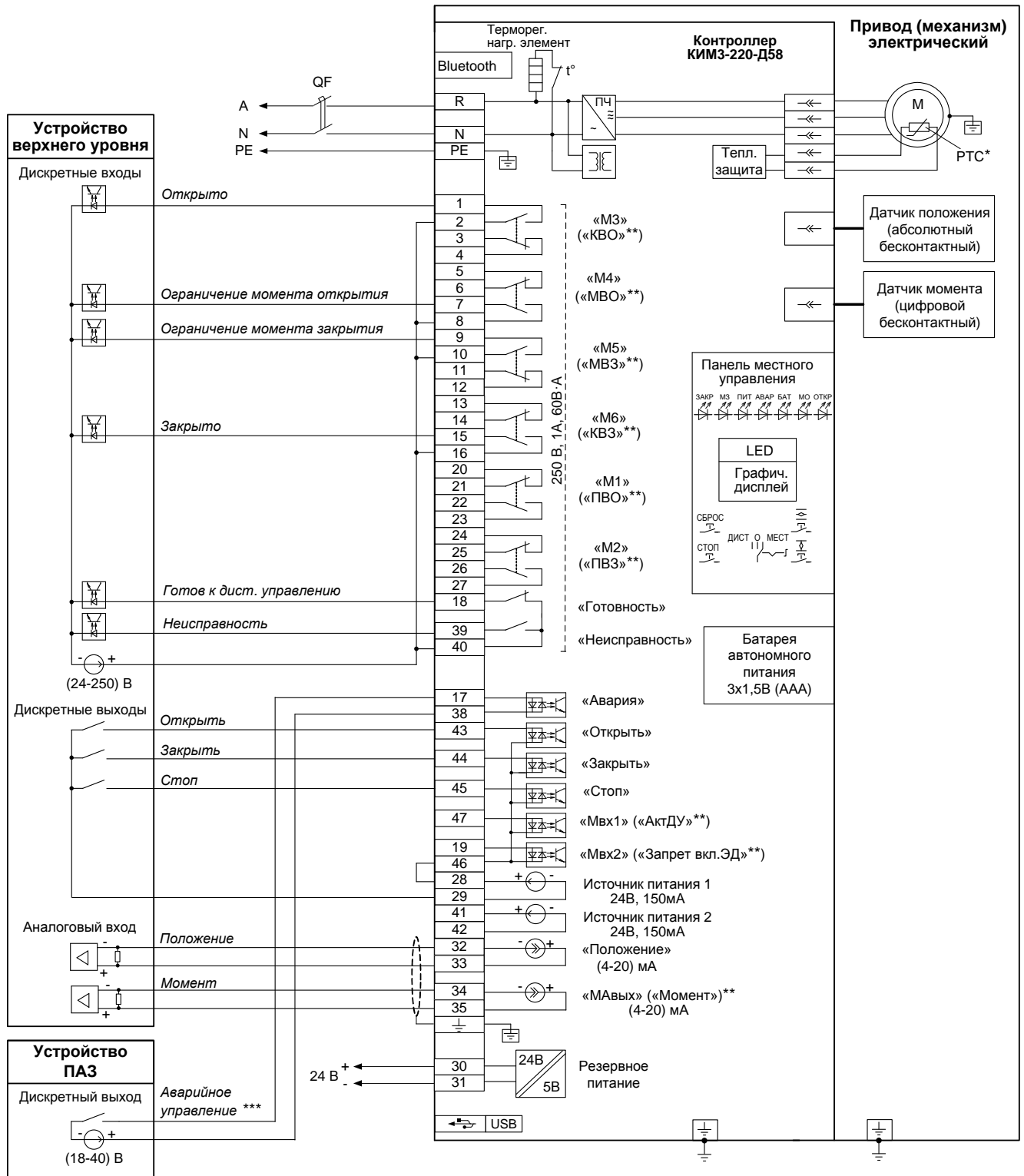
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.



* При наличии датчика температуры.

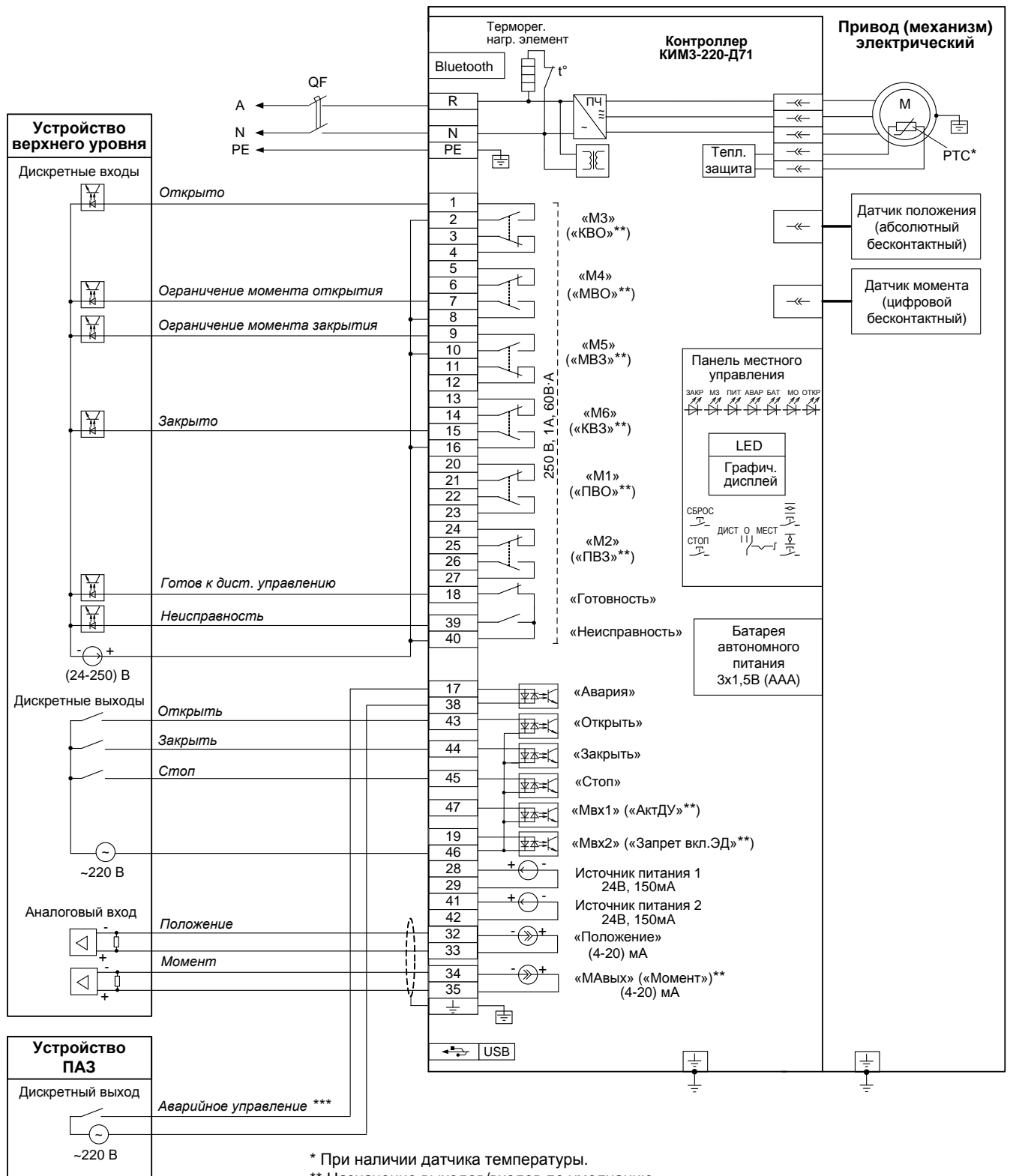
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.



* При наличии датчика температуры.

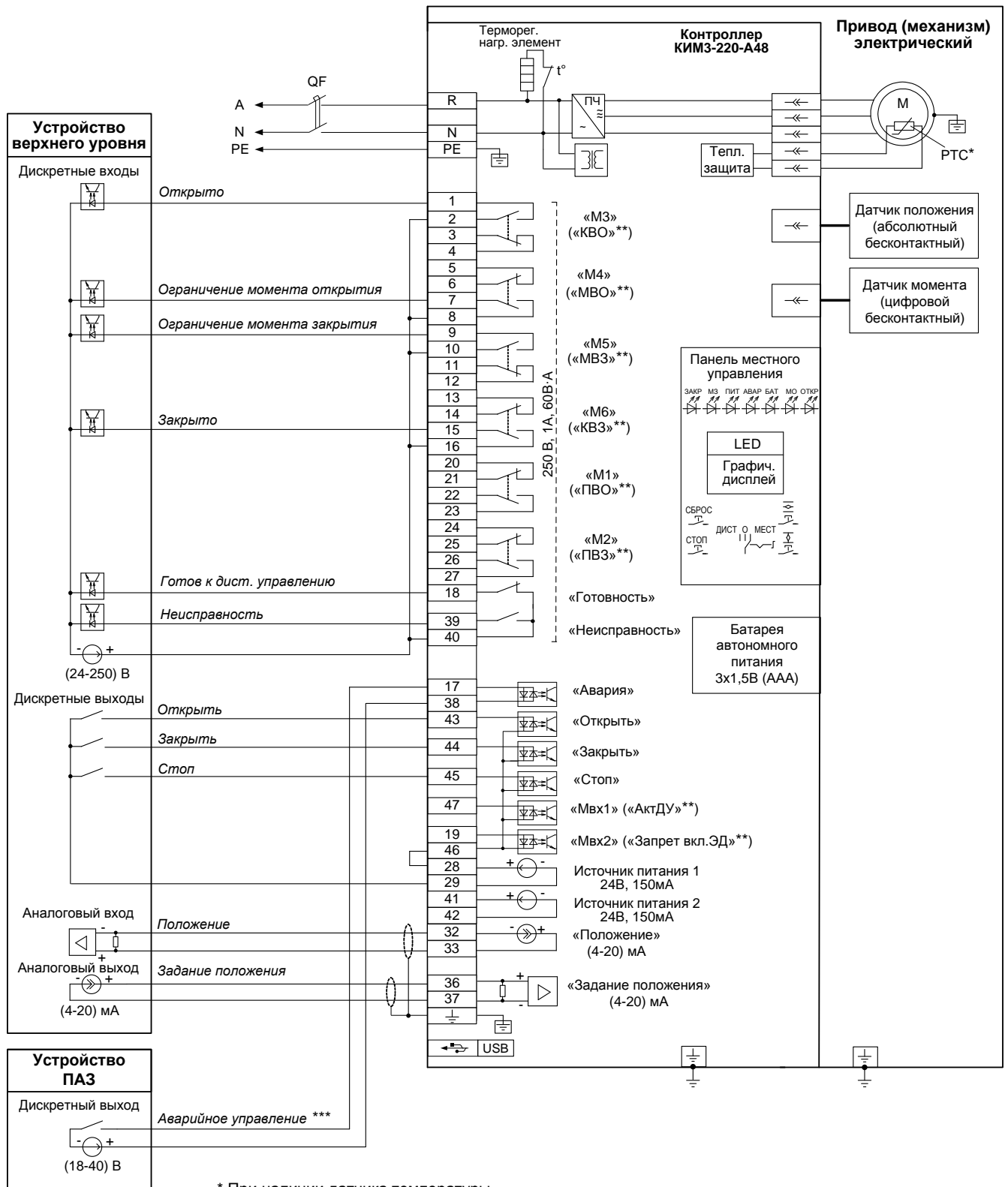
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.



* При наличии датчика температуры.

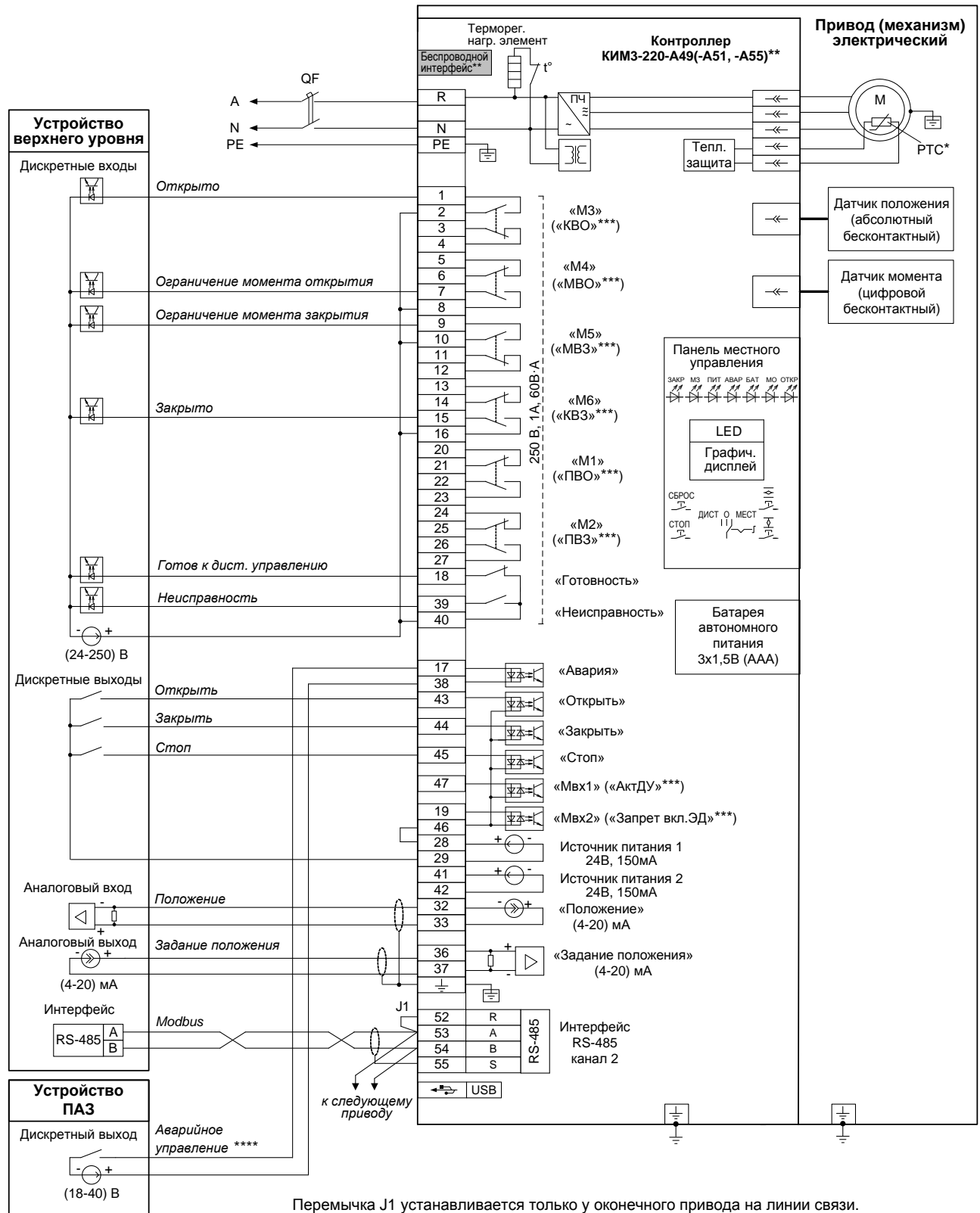
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.

* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-Е3А51-08/09/10/11/12/15-1F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е3А55-08/09/10/11/12/15-1F.

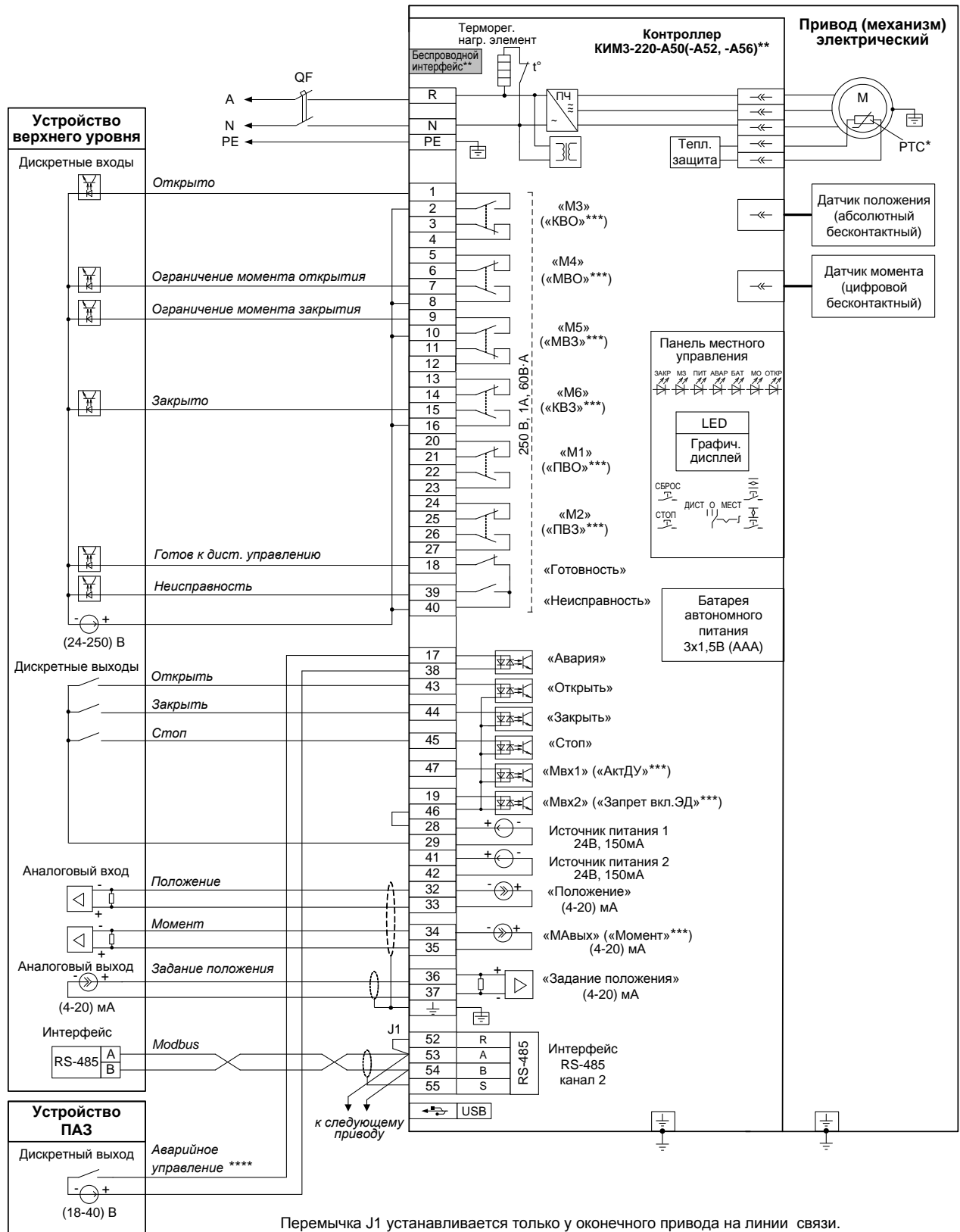
*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

**** 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.

* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-Е3А52-08/09/10/11/12/15-1F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е3А56-08/09/10/11/12/15-1F.

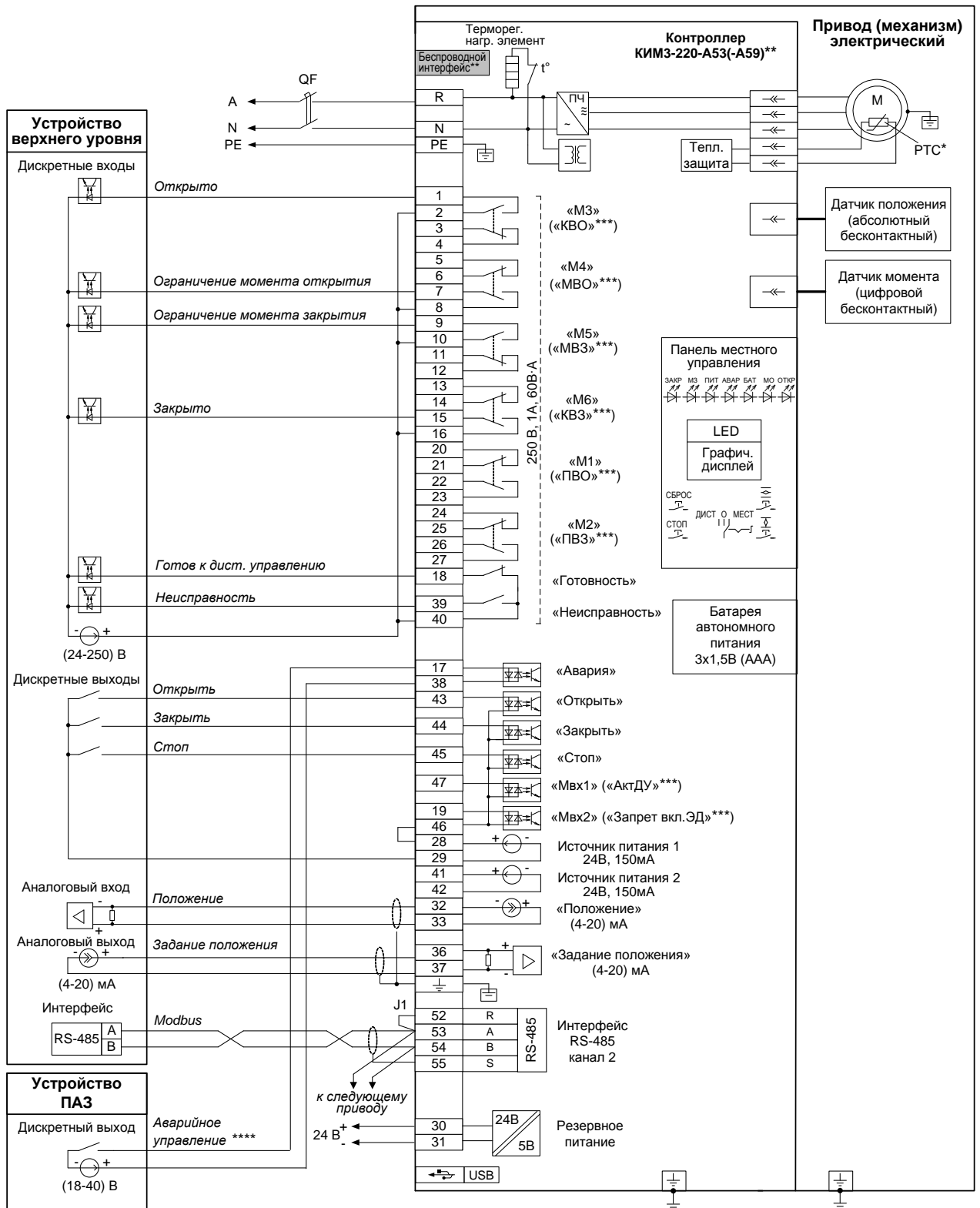
*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

**** 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.

* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-Е3А53-08/09/10/11/12/15-1F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е3А59-08/09/10/11/12/15-1F.

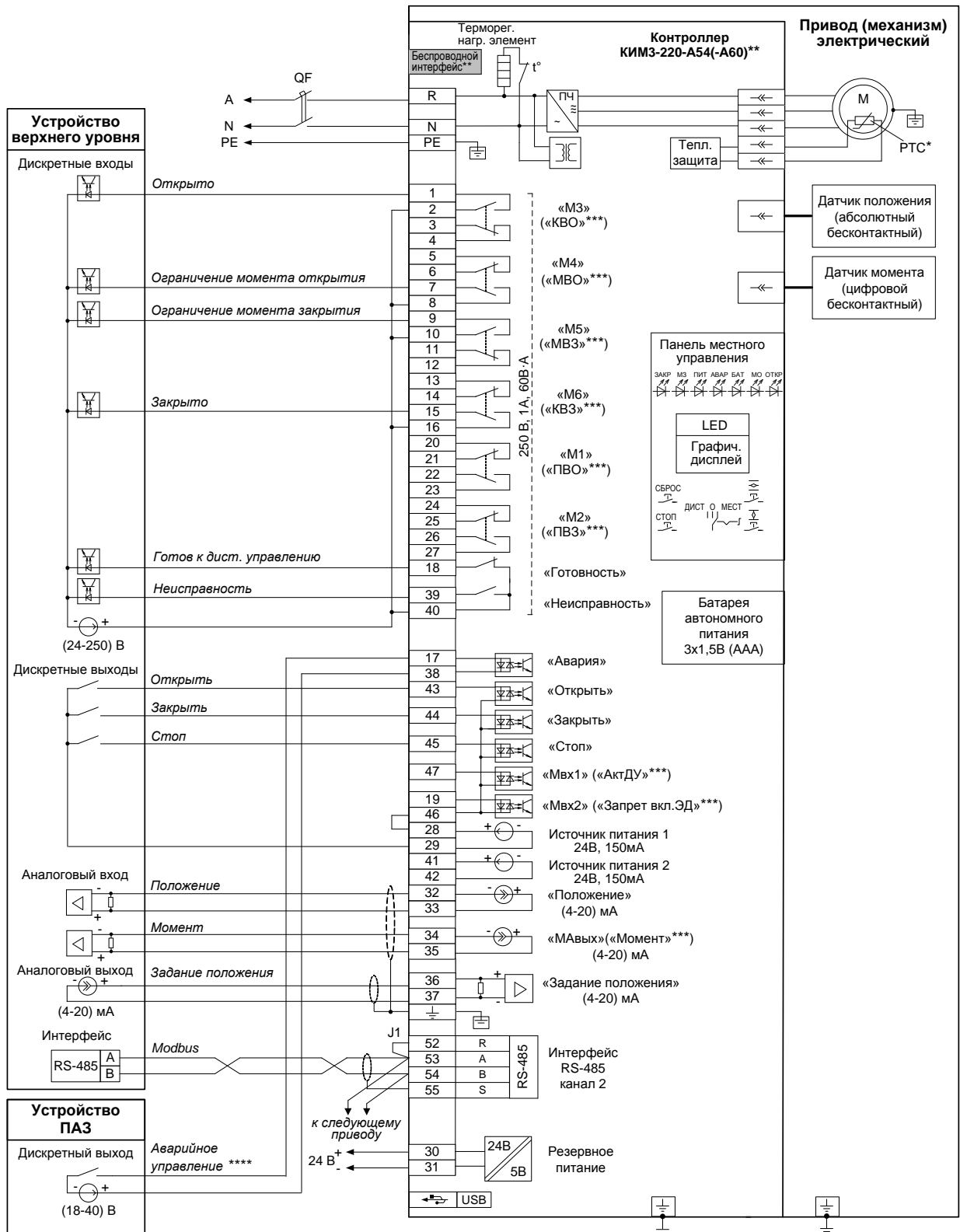
*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

**** 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.

* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-Е3А54-08/09/10/11/12/15-1F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е3А60-08/09/10/11/12/15-1F.

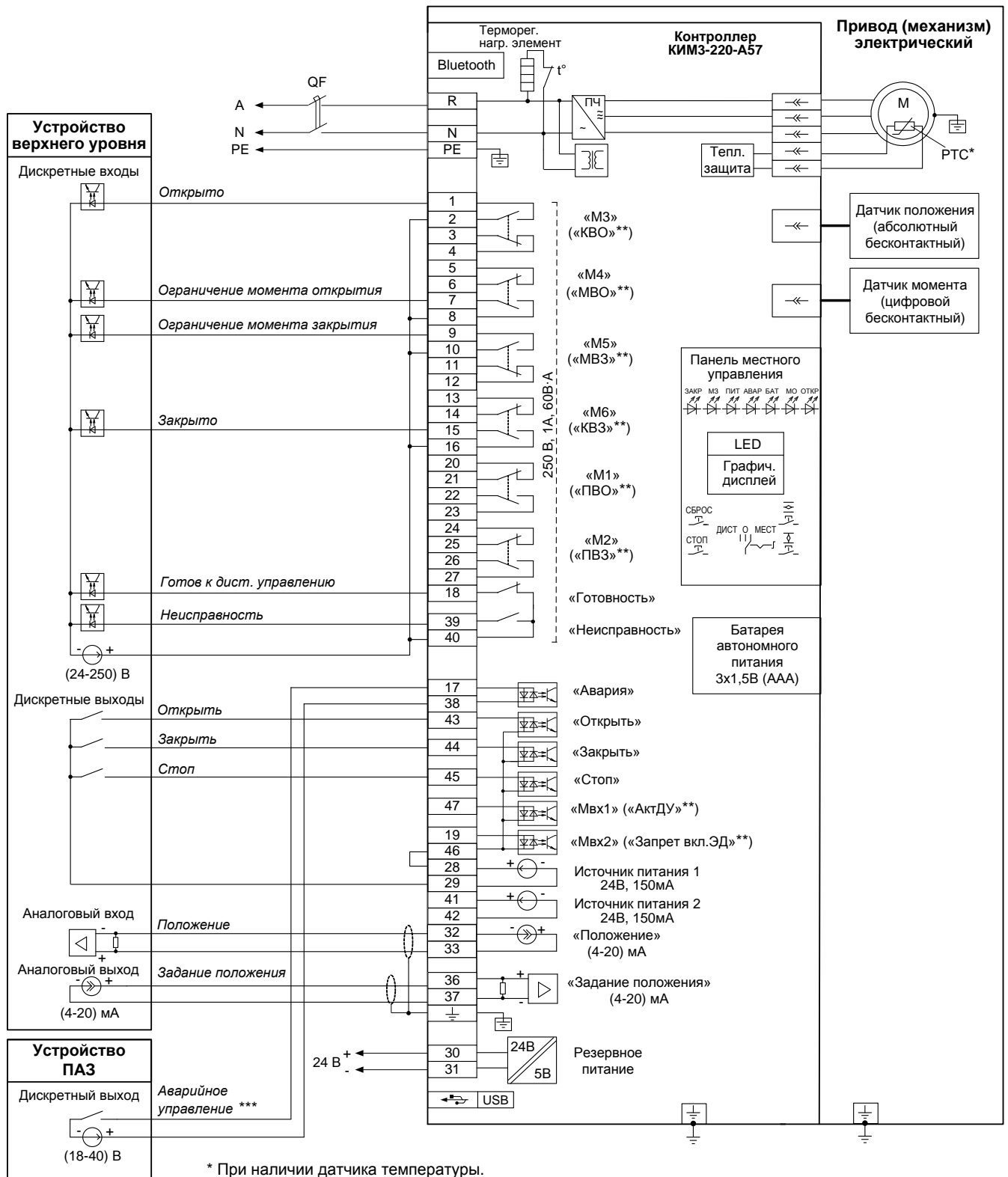
*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

**** 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.



* При наличии датчика температуры.

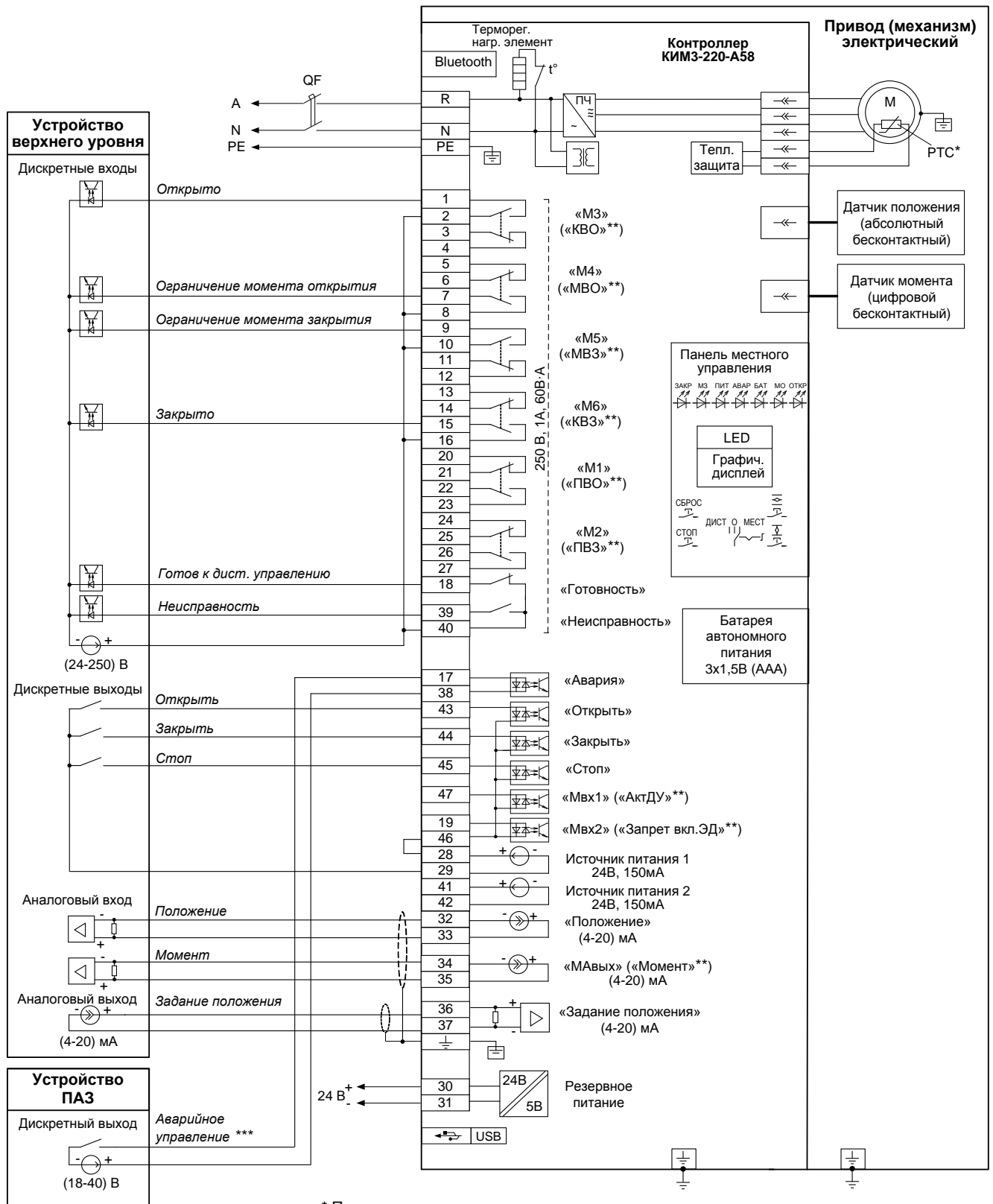
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.



* При наличии датчика температуры.

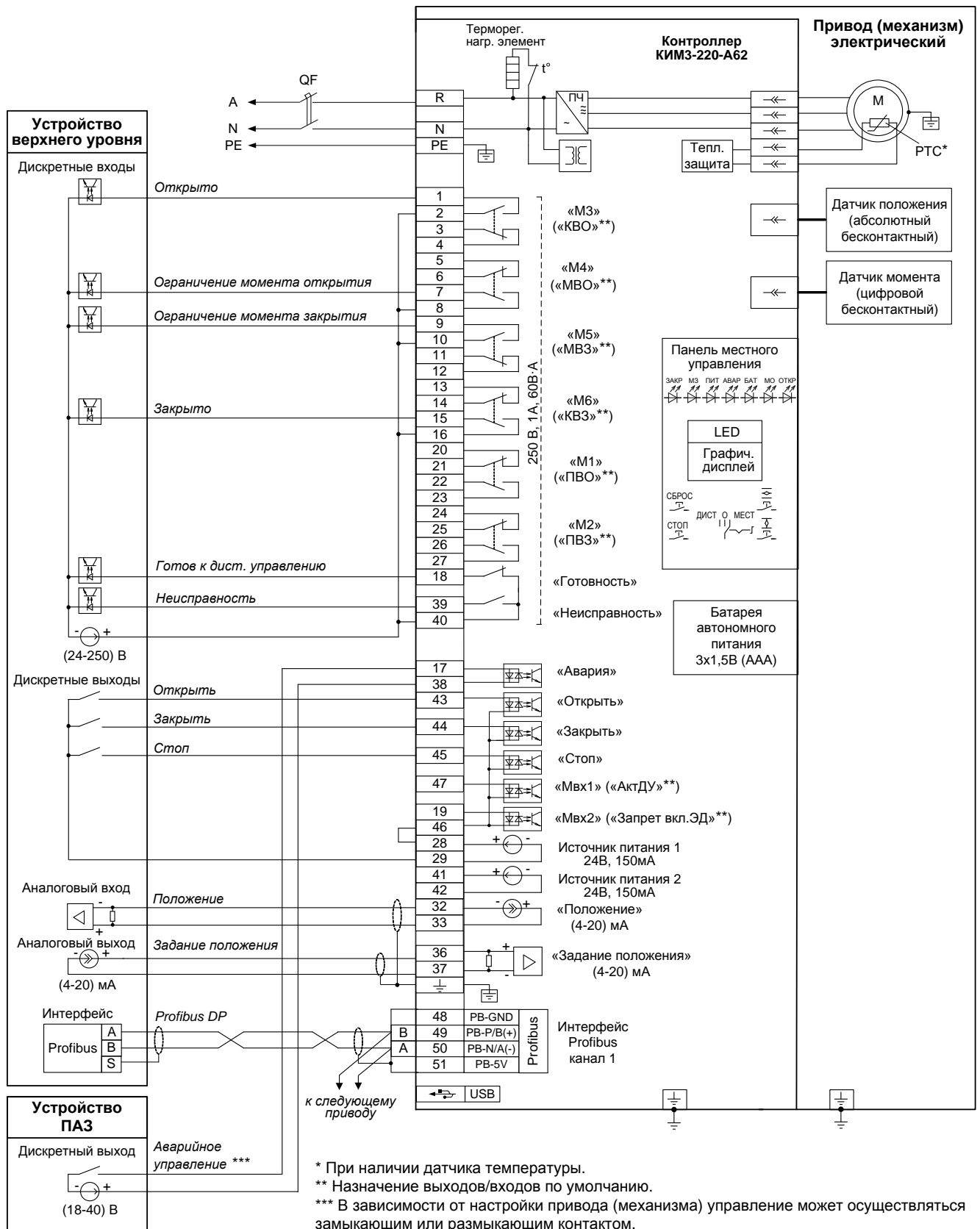
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.



* При наличии датчика температуры.

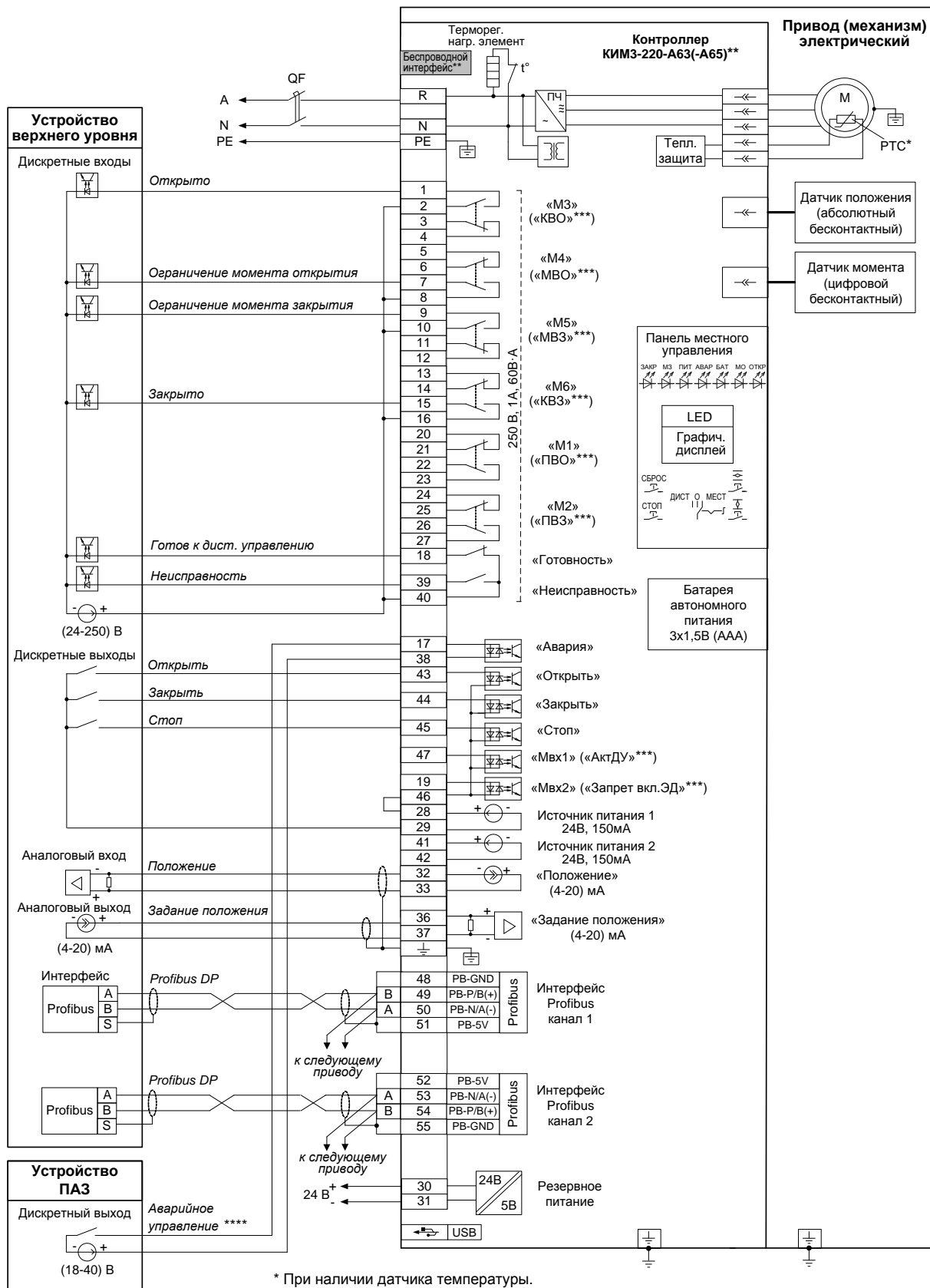
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.



* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-Е3А63-08/09/10/11/12/15-1F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е3А65-08/09/10/11/12/15-1F.

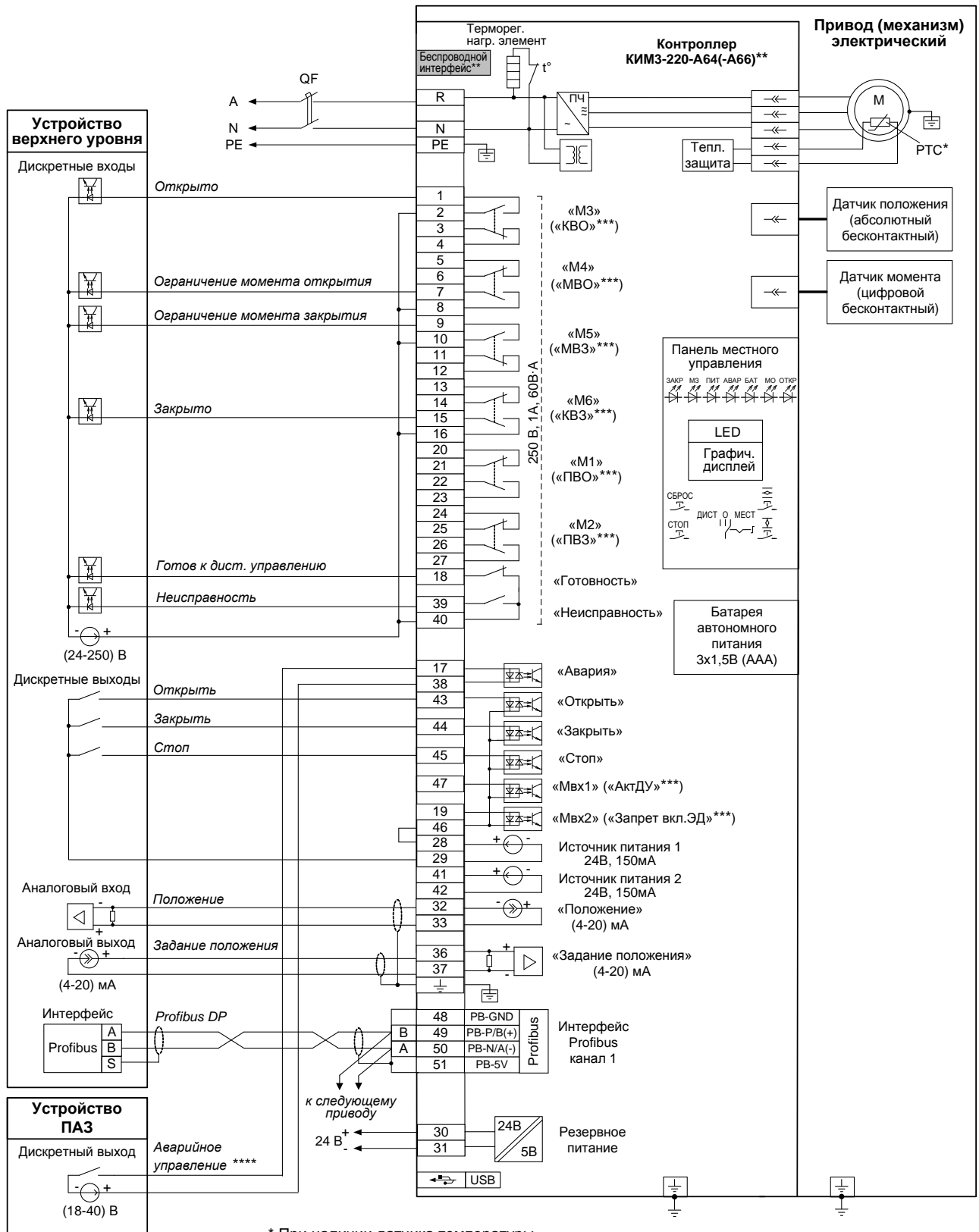
*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

**** 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.



* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-Е3А64-08/09/10/11/12/15-1F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е3А66-08/09/10/11/12/15-1F.

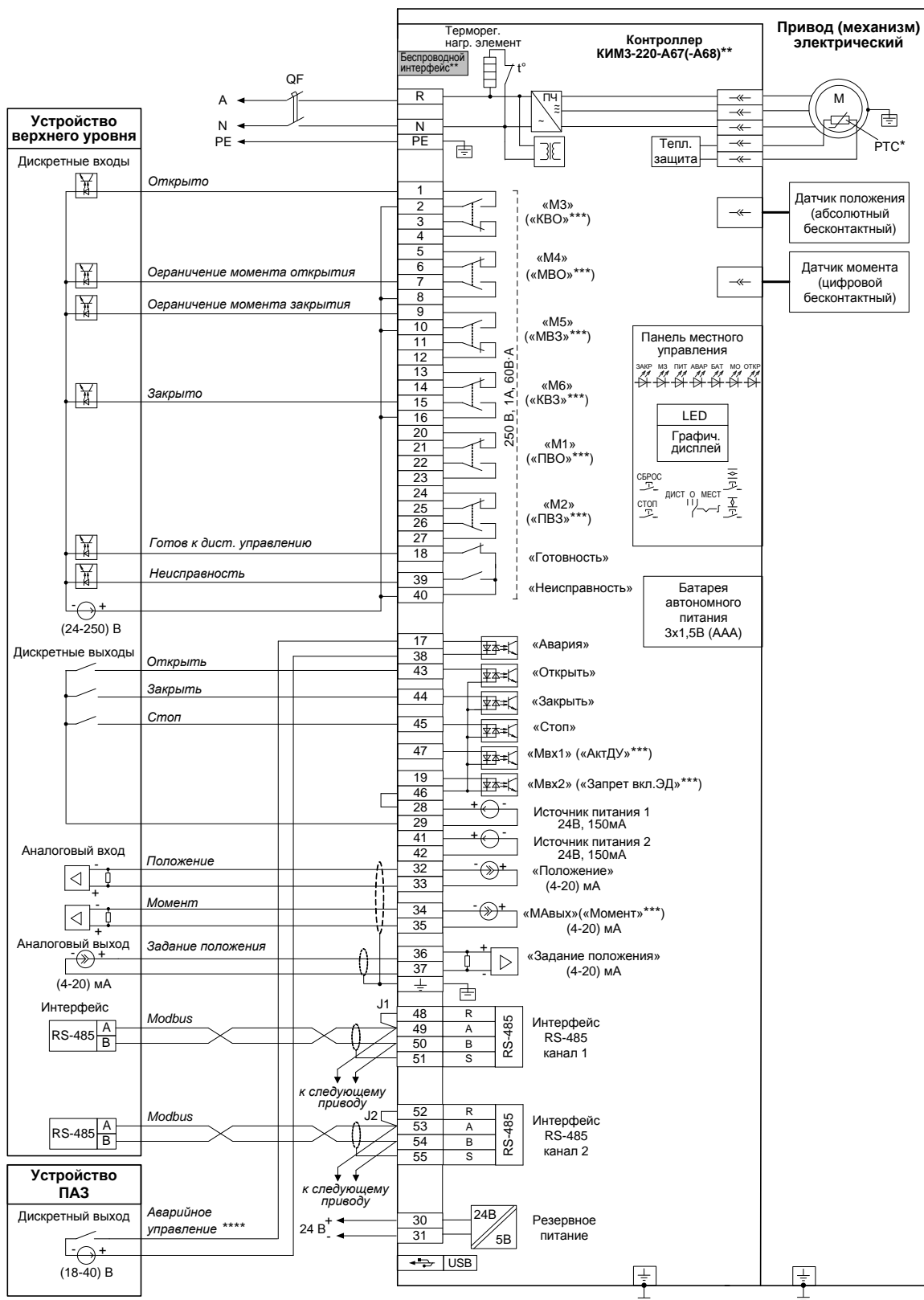
*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

**** 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.

* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-Е3А67-08/09/10/11/12/15-1F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е3А68-08/09/10/11/12/15-1F.

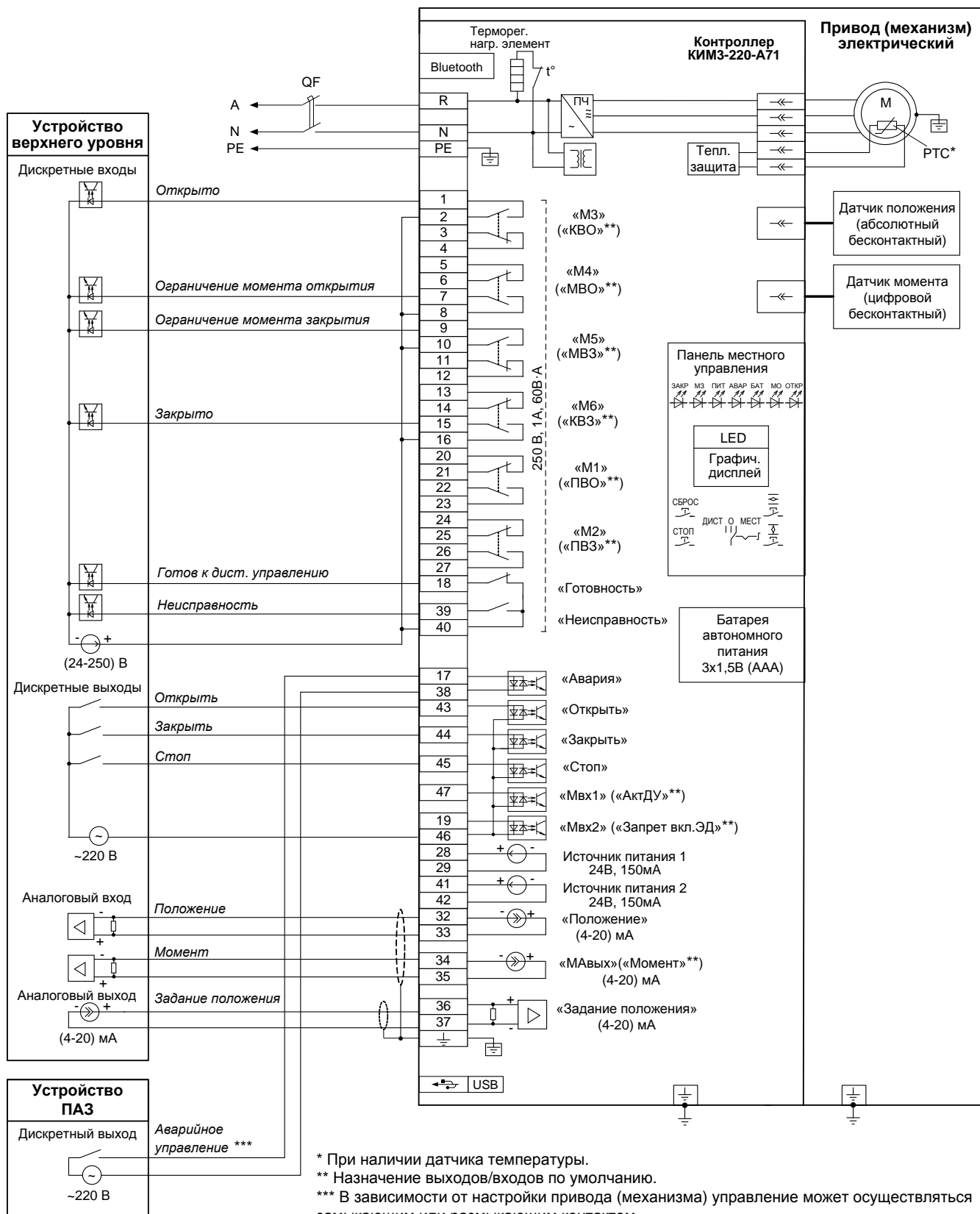
*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

**** 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.



* При наличии датчика температуры.

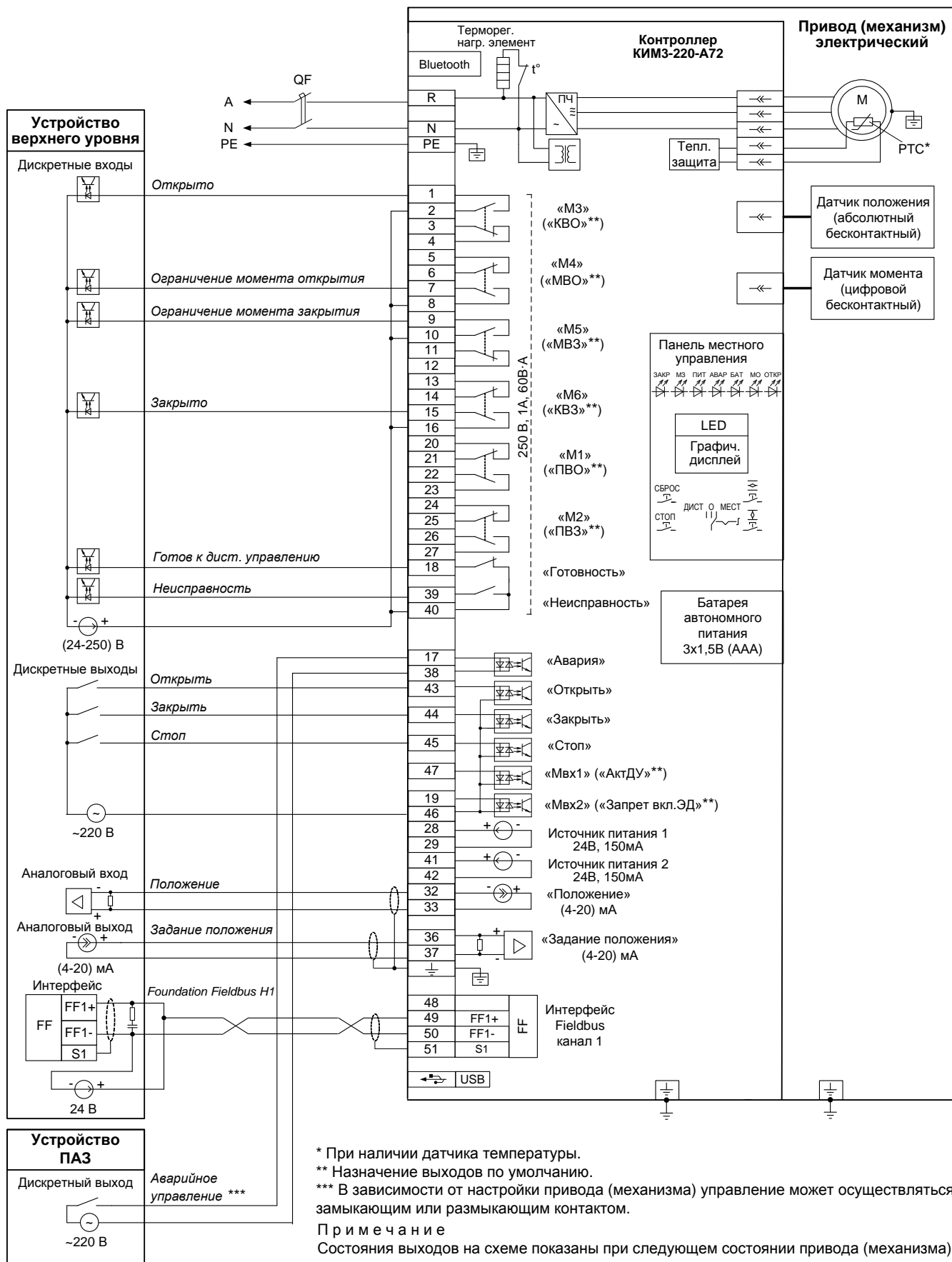
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

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

Примечание

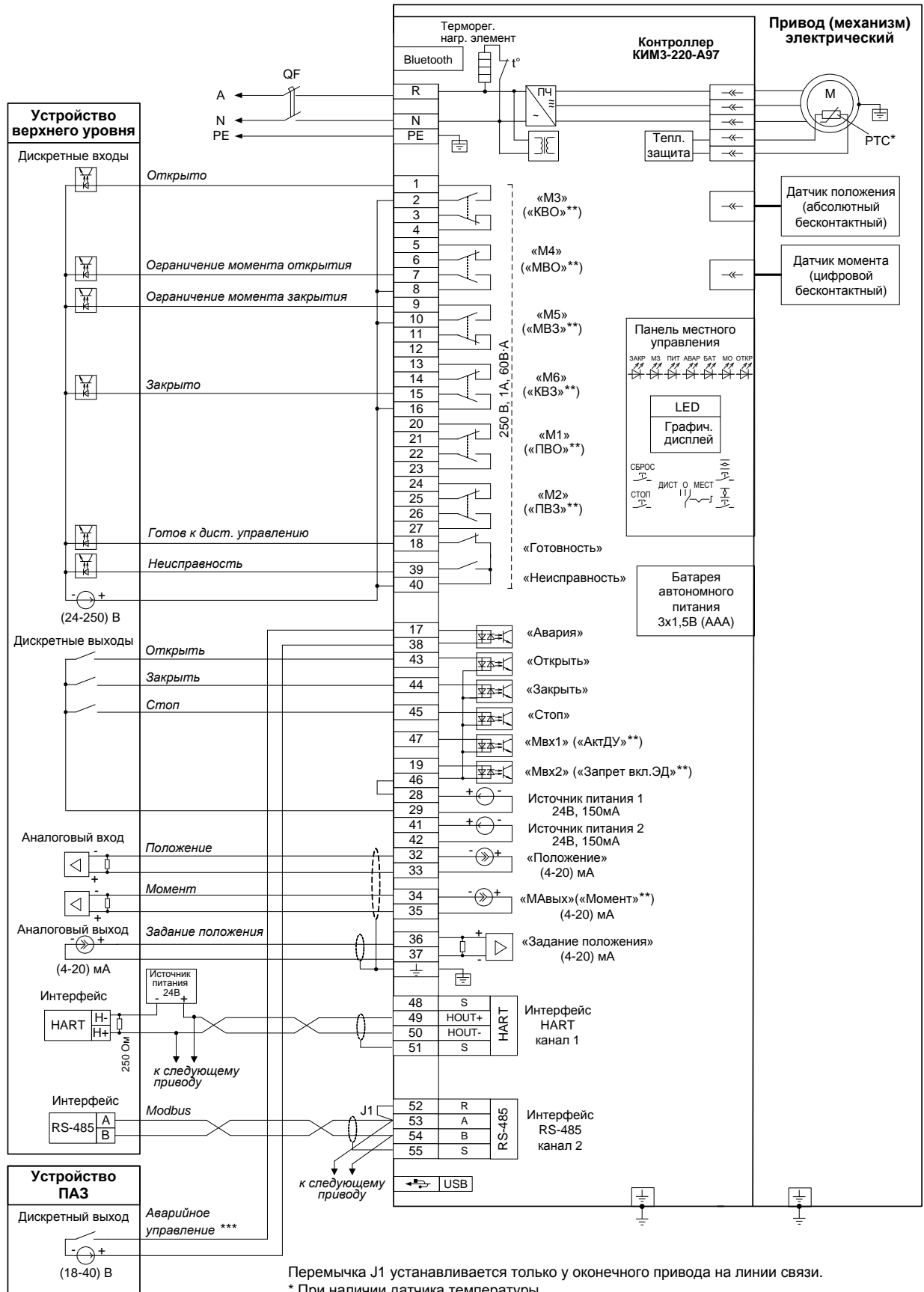
Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

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



* При наличии датчика температуры.
 ** Назначение выходов по умолчанию.
 *** 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.

* При наличии датчика температуры.

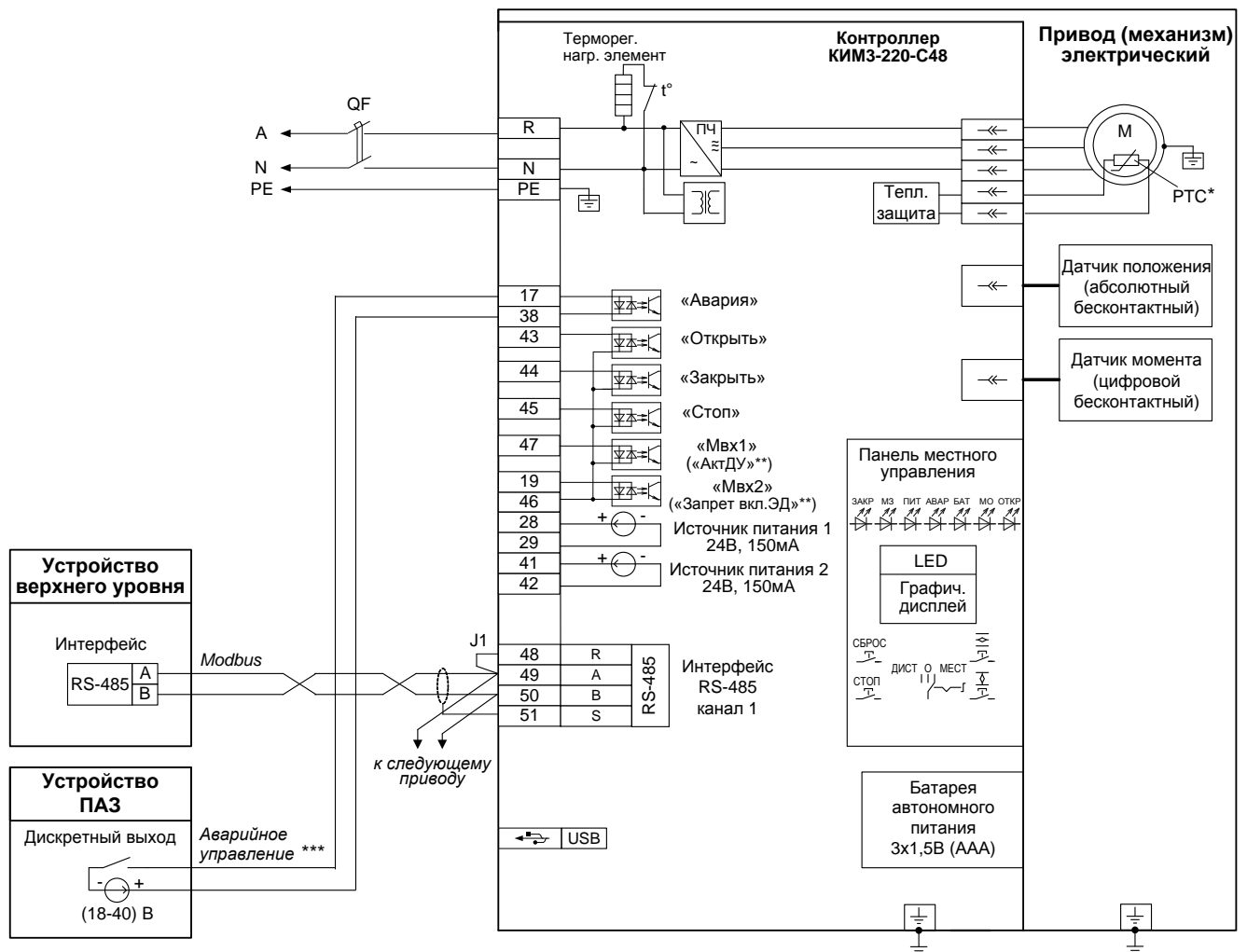
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.

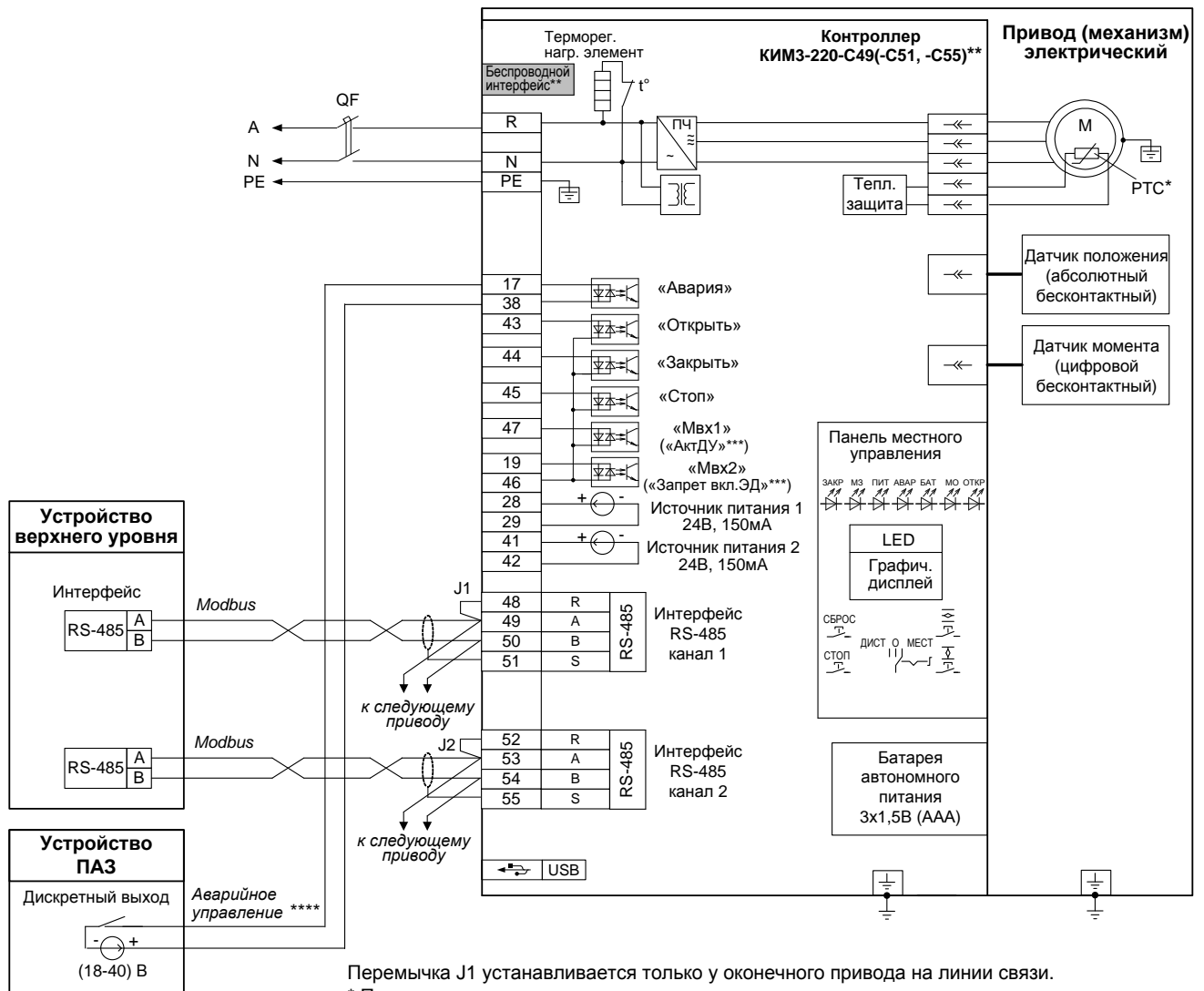


Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

* При наличии датчика температуры.

** Назначение выходов/входов по умолчанию.

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



Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

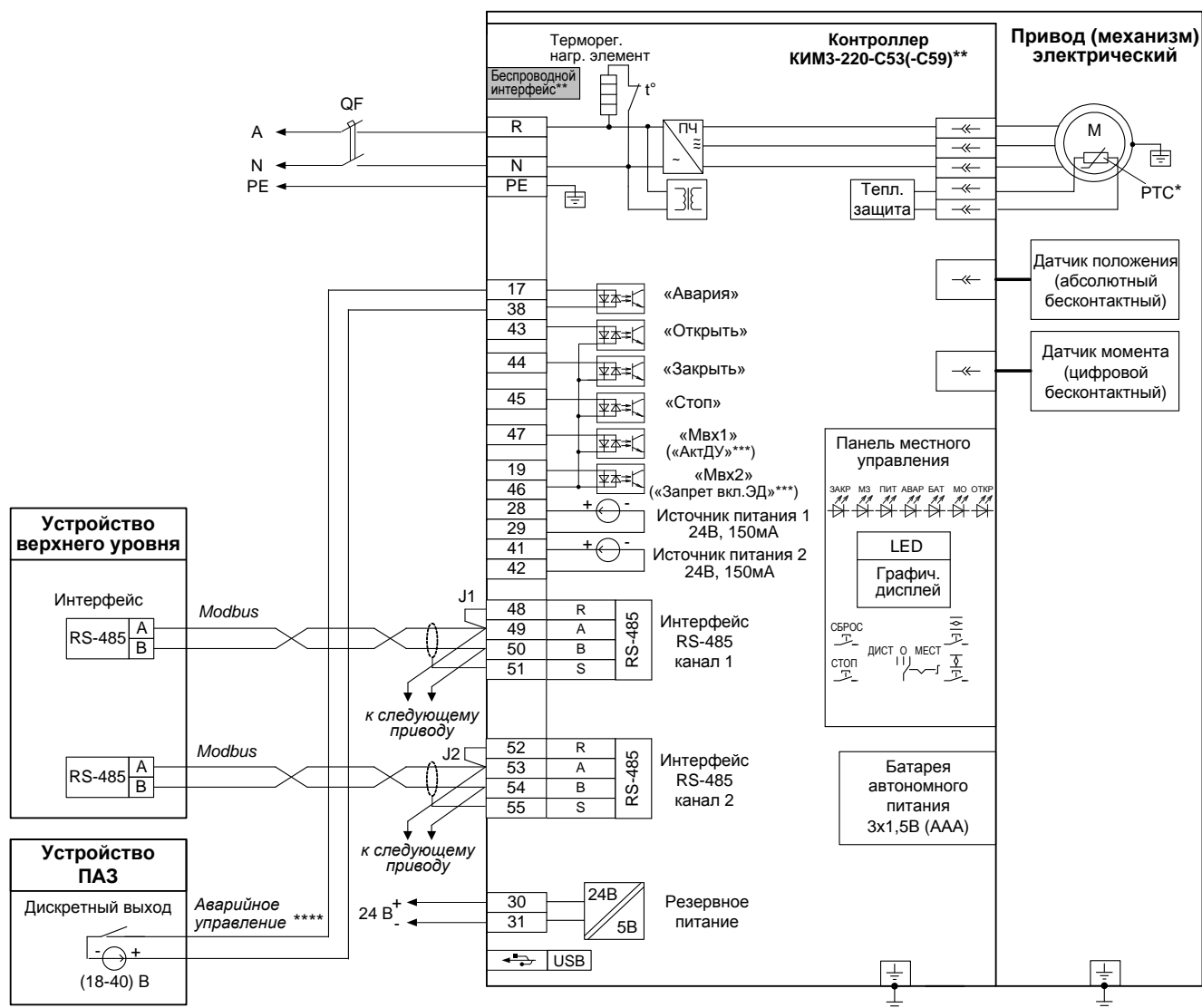
* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-ЕЗС51-08/09/10/11/12/15-1F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-ЕЗС55-08/09/10/11/12/15-1F.

*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

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



Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

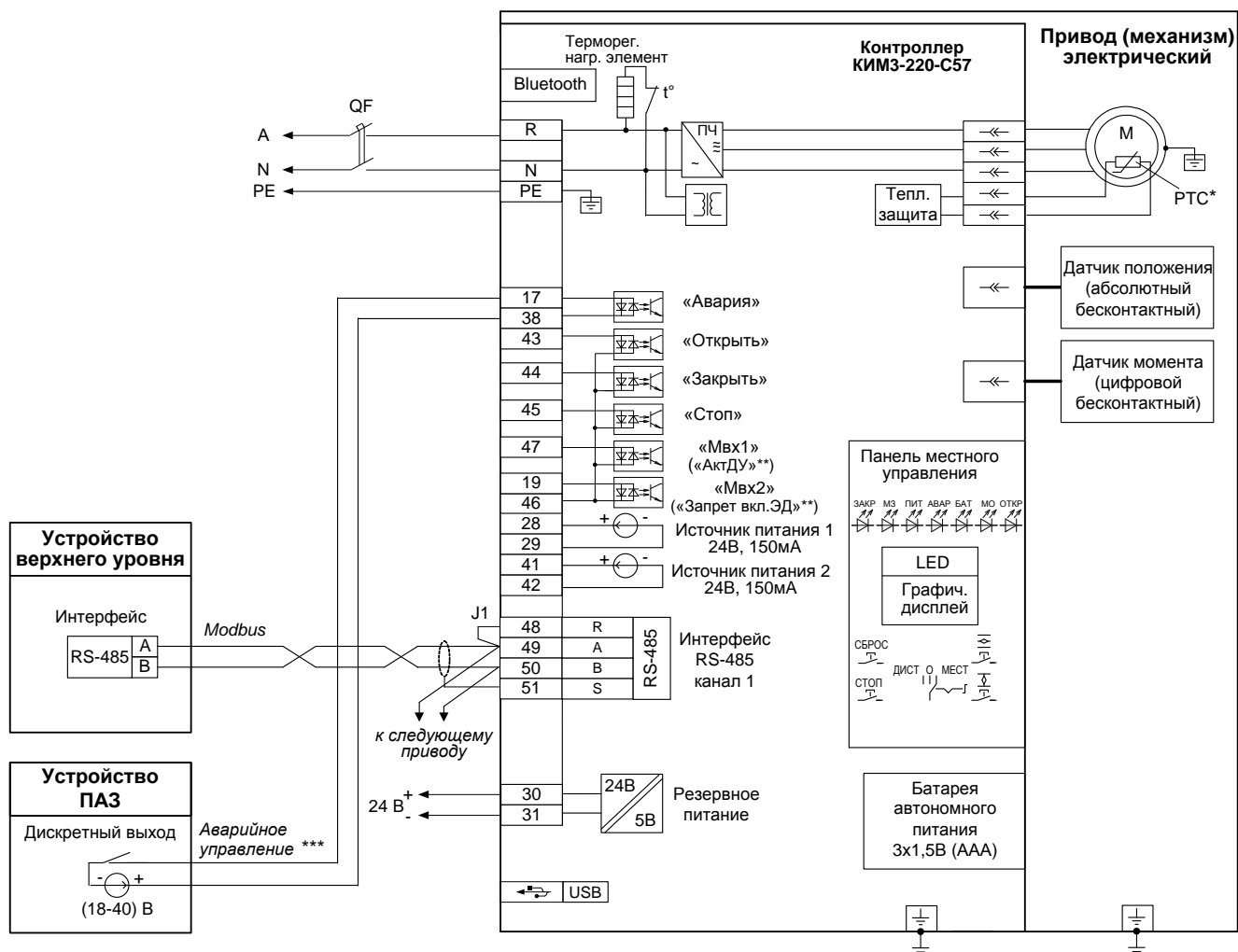
* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-ЕЗС53-08/09/10/11/12/15-1F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-ЕЗС59-08/09/10/11/12/15-1F.

*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

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

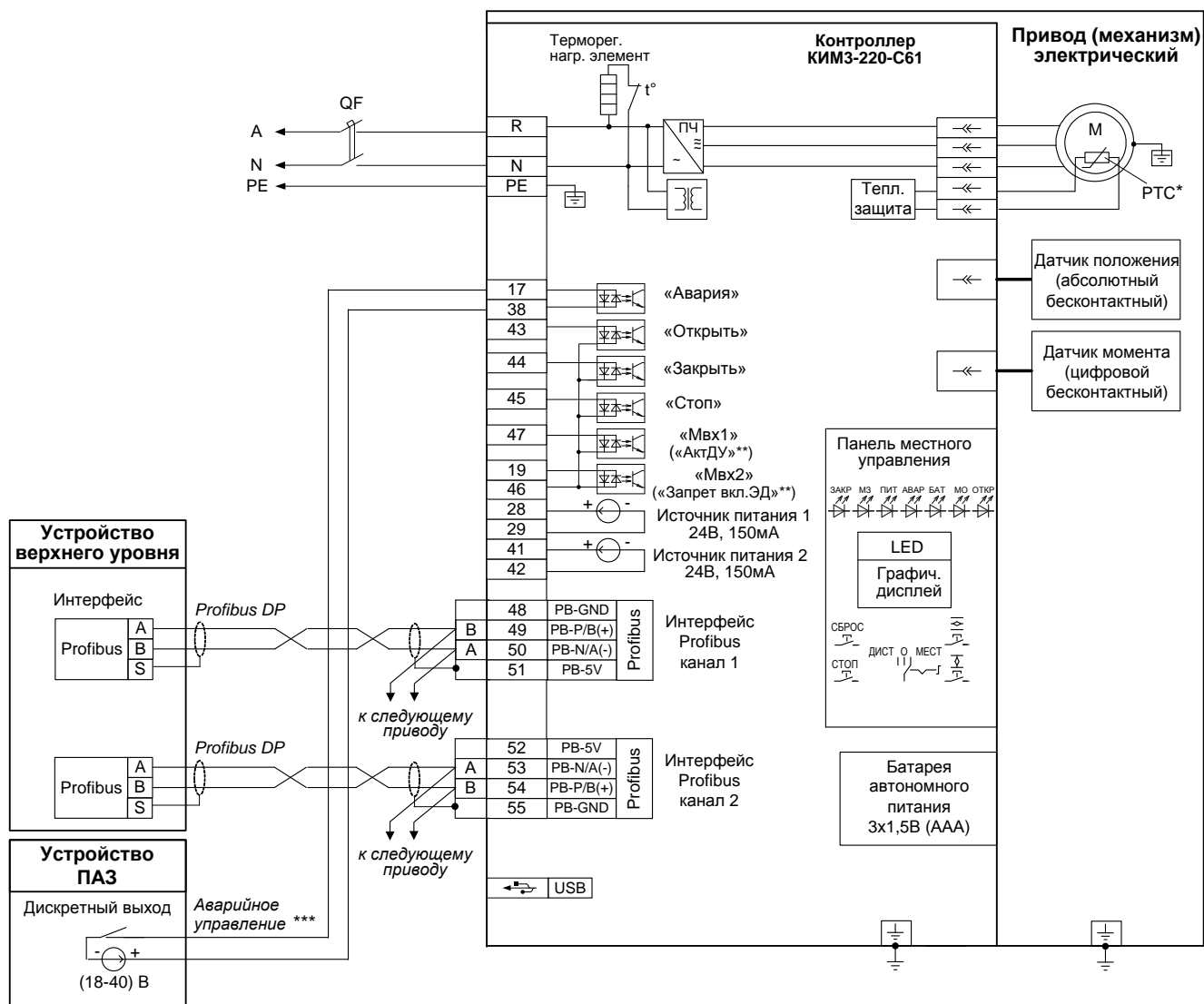


Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

* При наличии датчика температуры.

** Назначение выходов/входов по умолчанию.

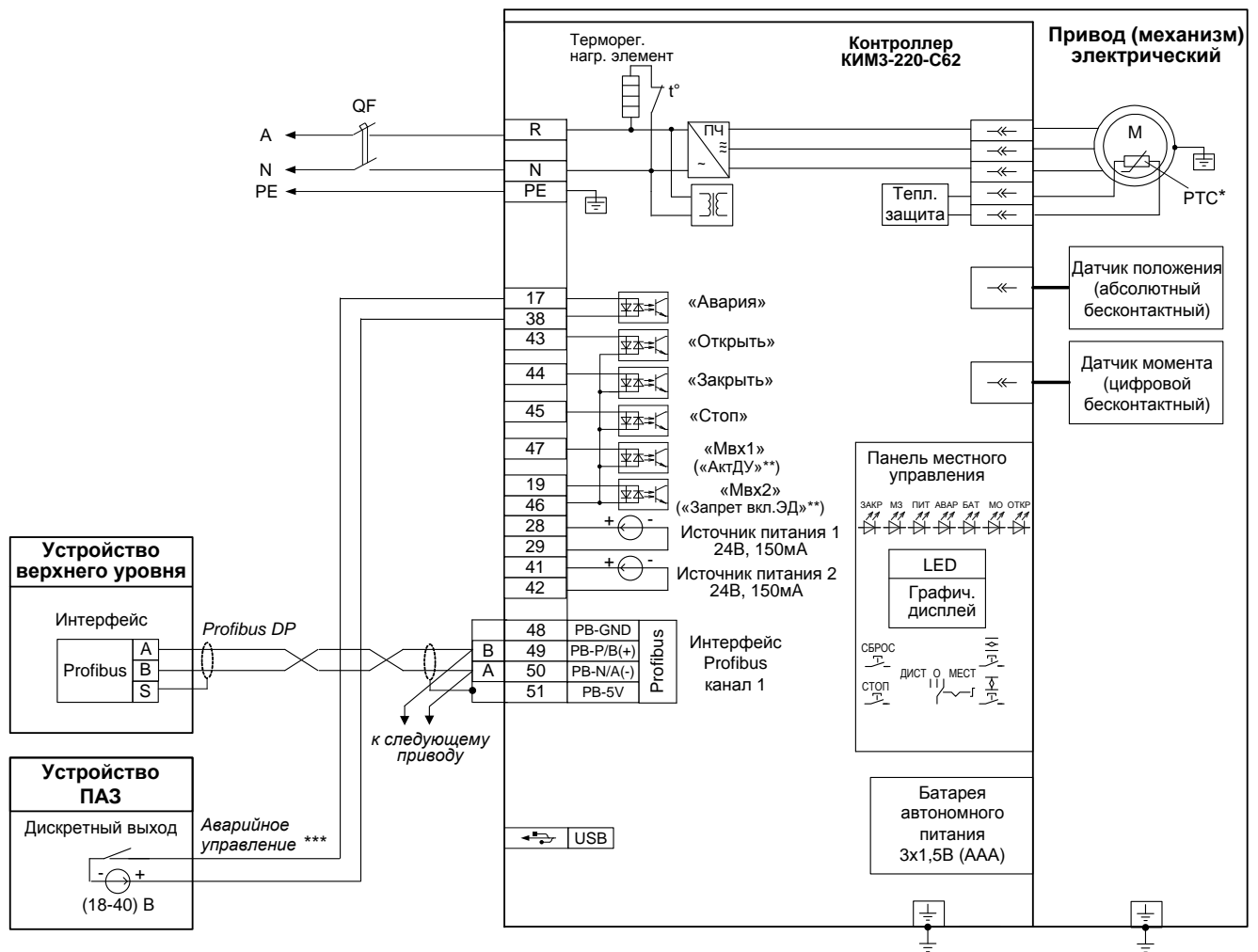
*** В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.



* При наличии датчика температуры.

** Назначение выходов/входов по умолчанию.

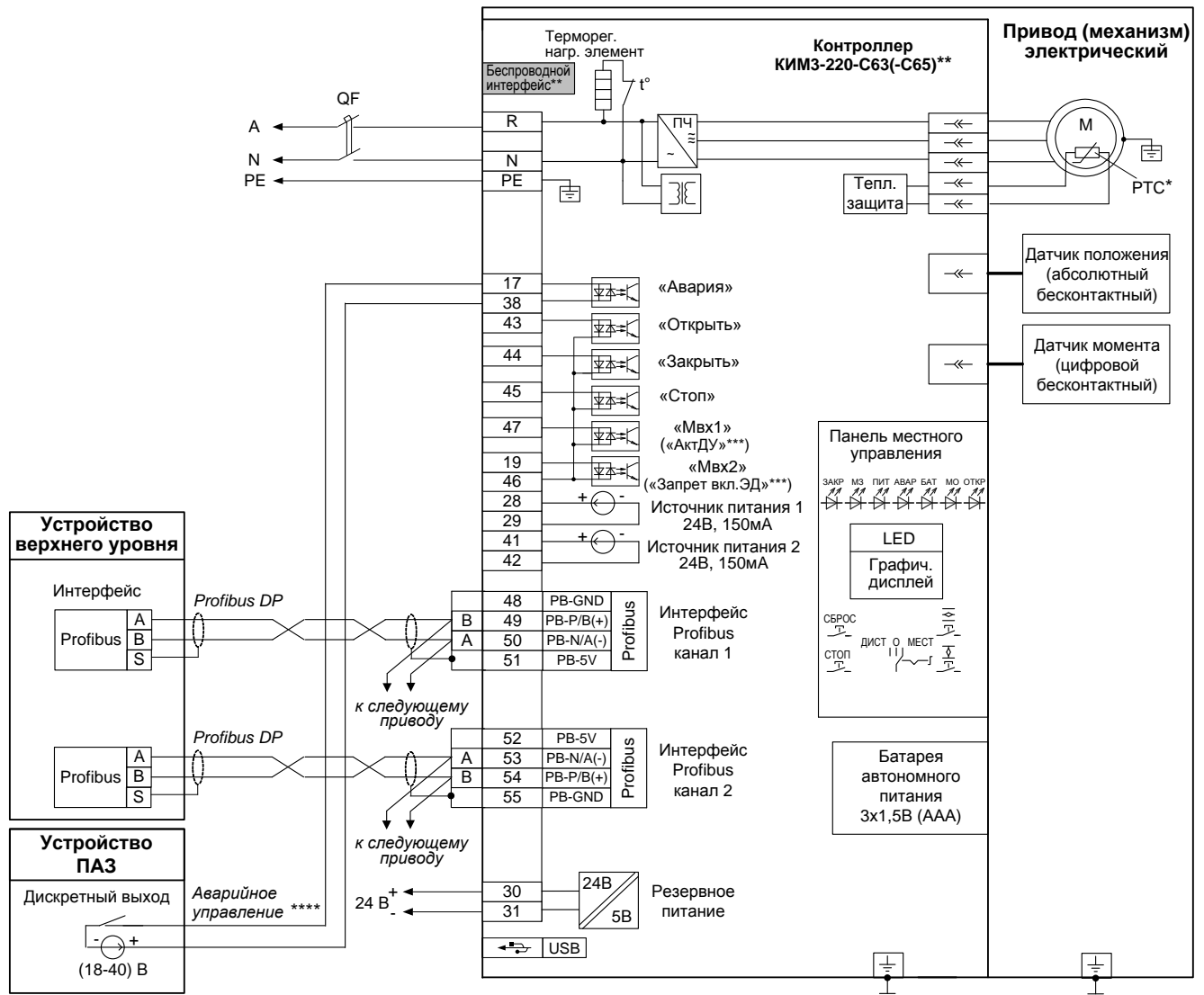
*** В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.



* При наличии датчика температуры.

** Назначение выходов/входов по умолчанию.

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



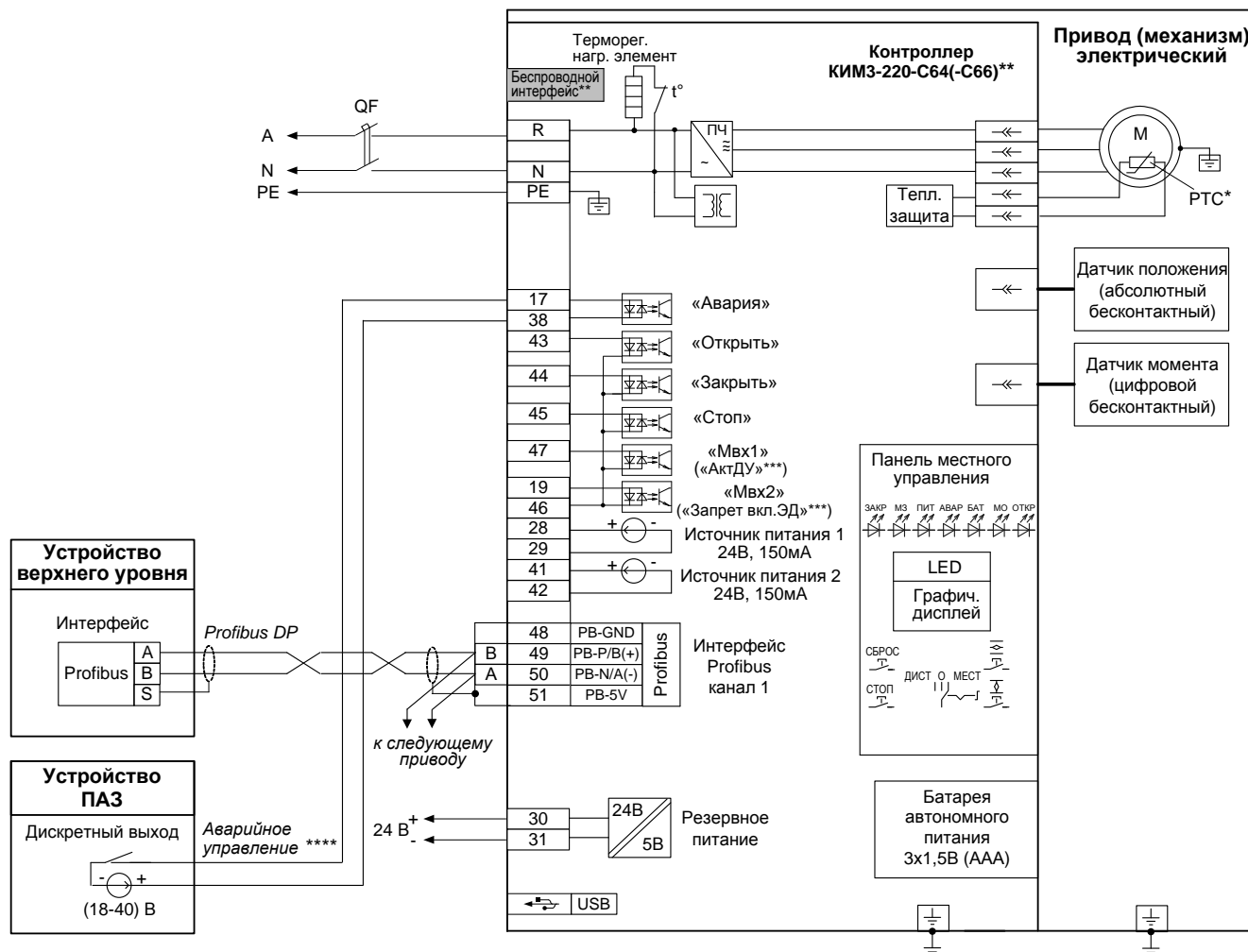
* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-ЕЗС63-08/09/10/11/12/15-1F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-ЕЗС65-08/09/10/11/12/15-1F.

*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

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



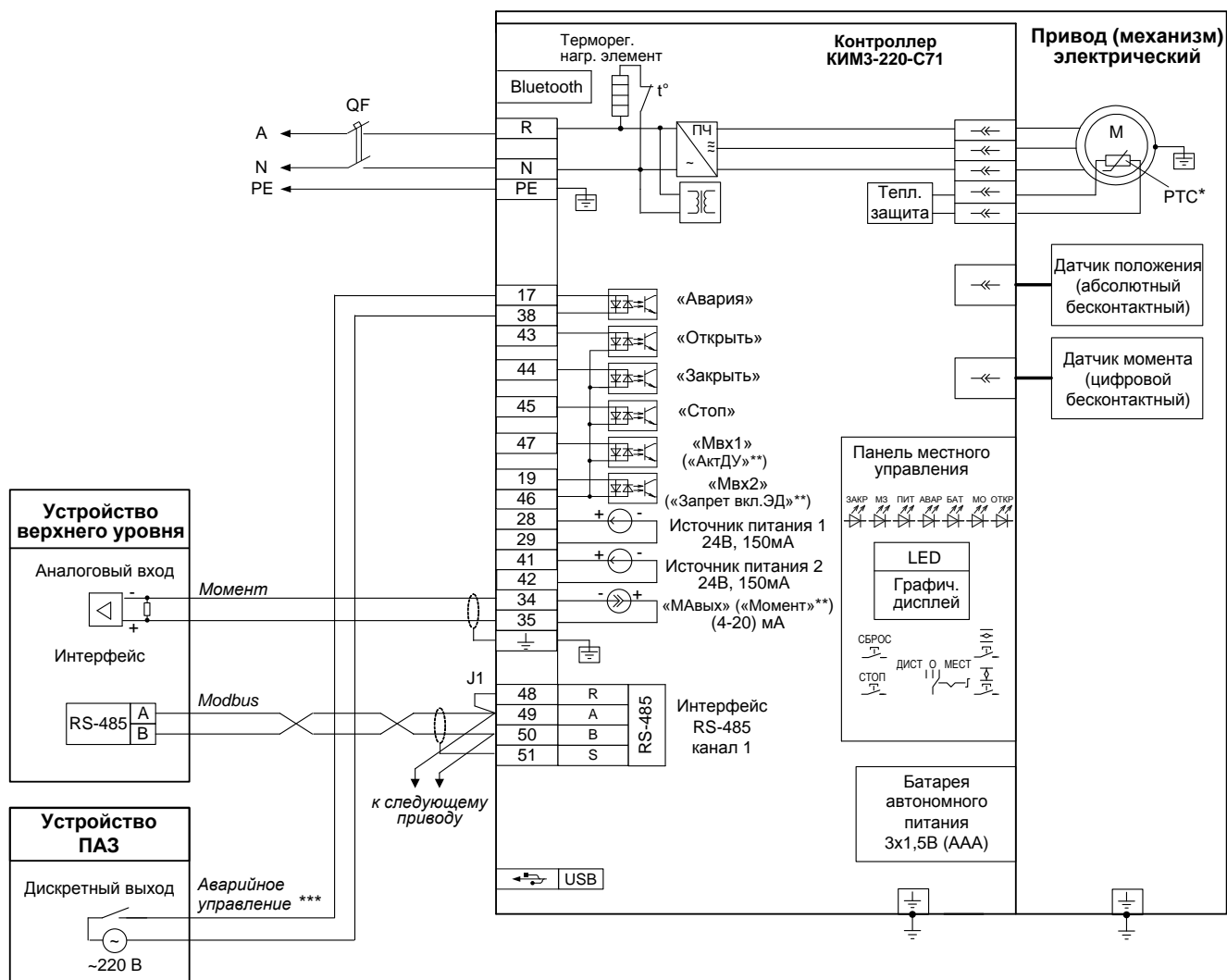
* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-ЕЗС64-08/09/10/11/12/15-1F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-ЕЗС66-08/09/10/11/12/15-1F.

*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

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

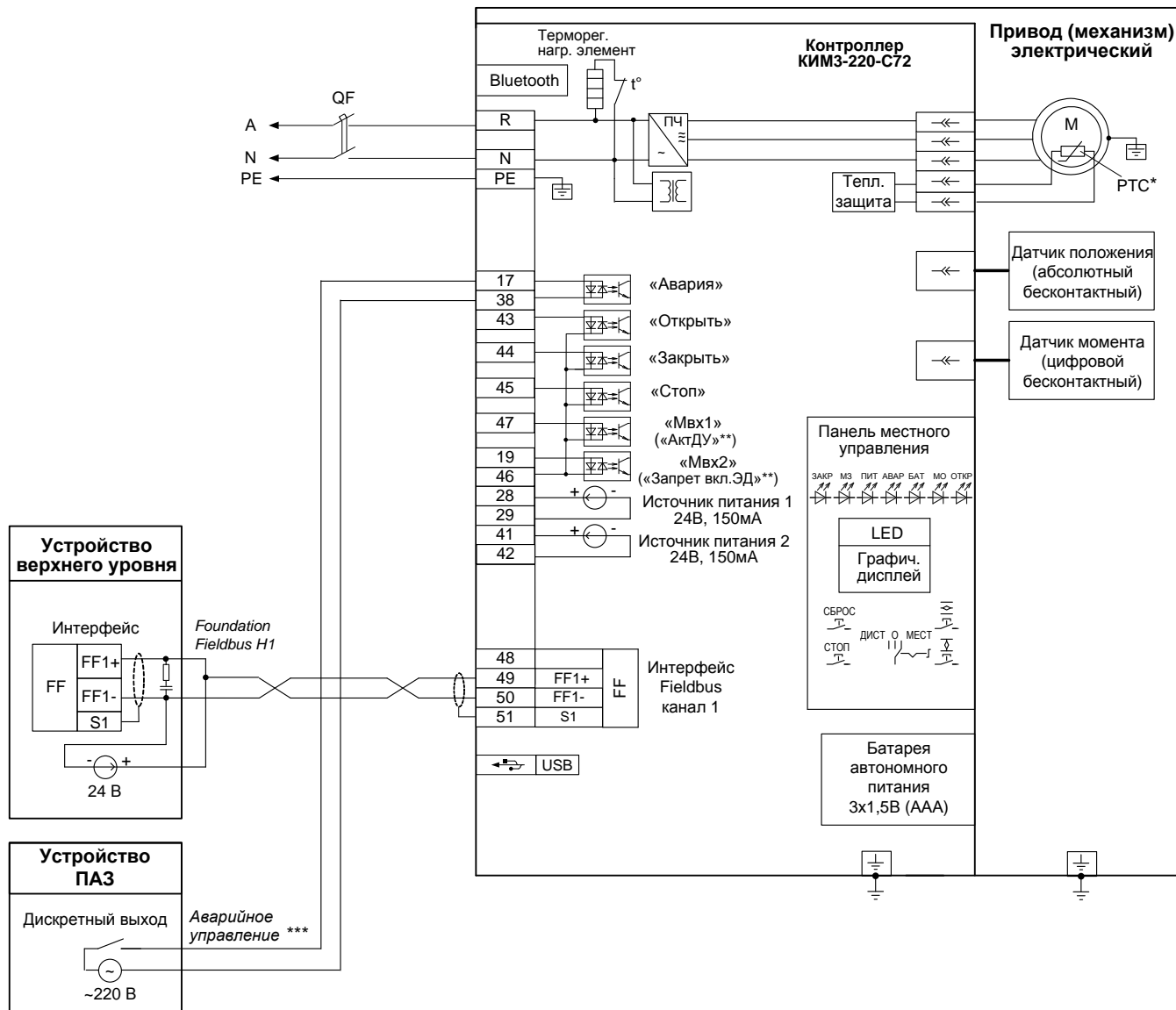


Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

* При наличии датчика температуры.

** Назначение выходов/входов по умолчанию.

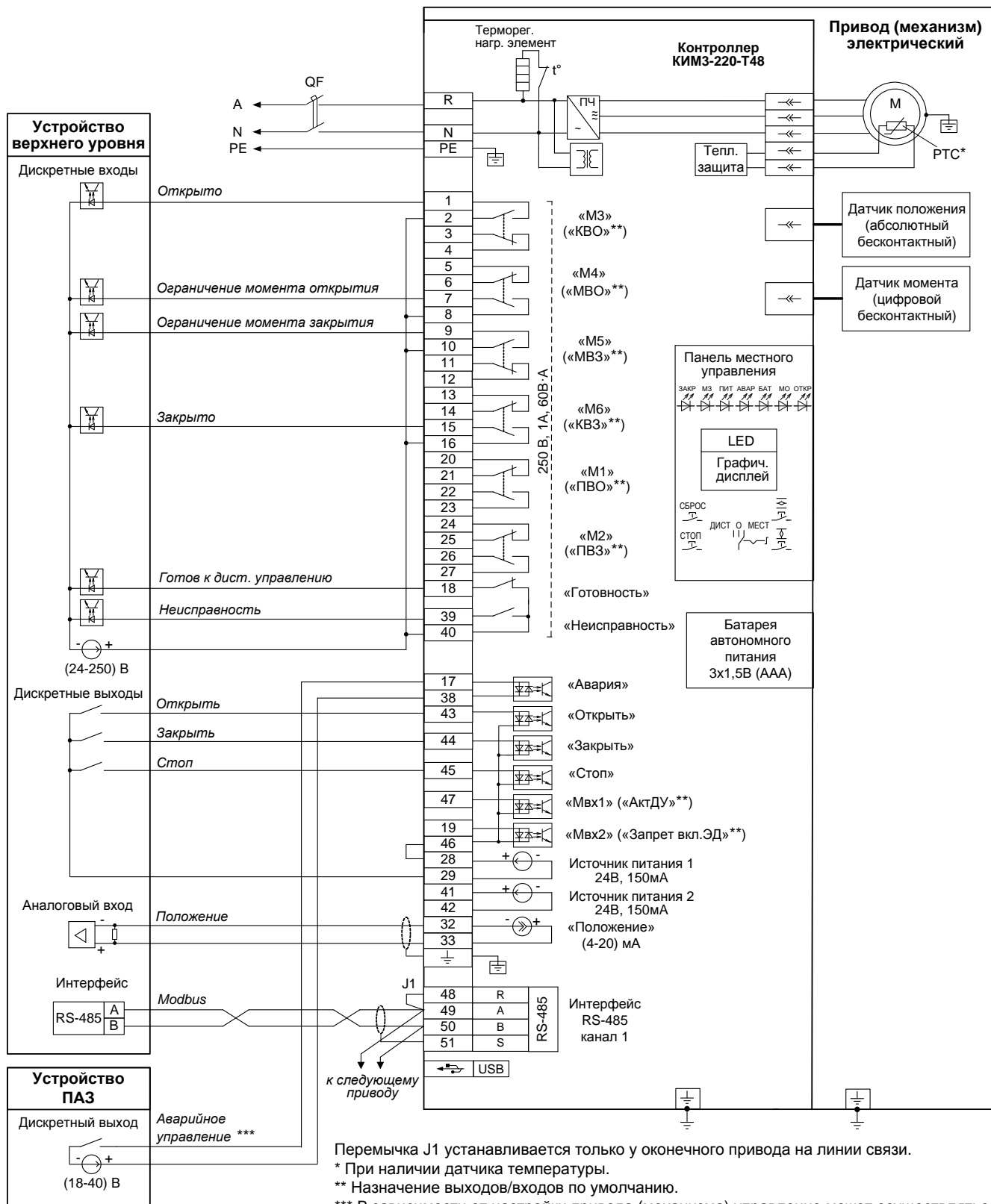
*** В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.



* При наличии датчика температуры.

** Назначение выходов/входов по умолчанию.

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



Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

* При наличии датчика температуры.

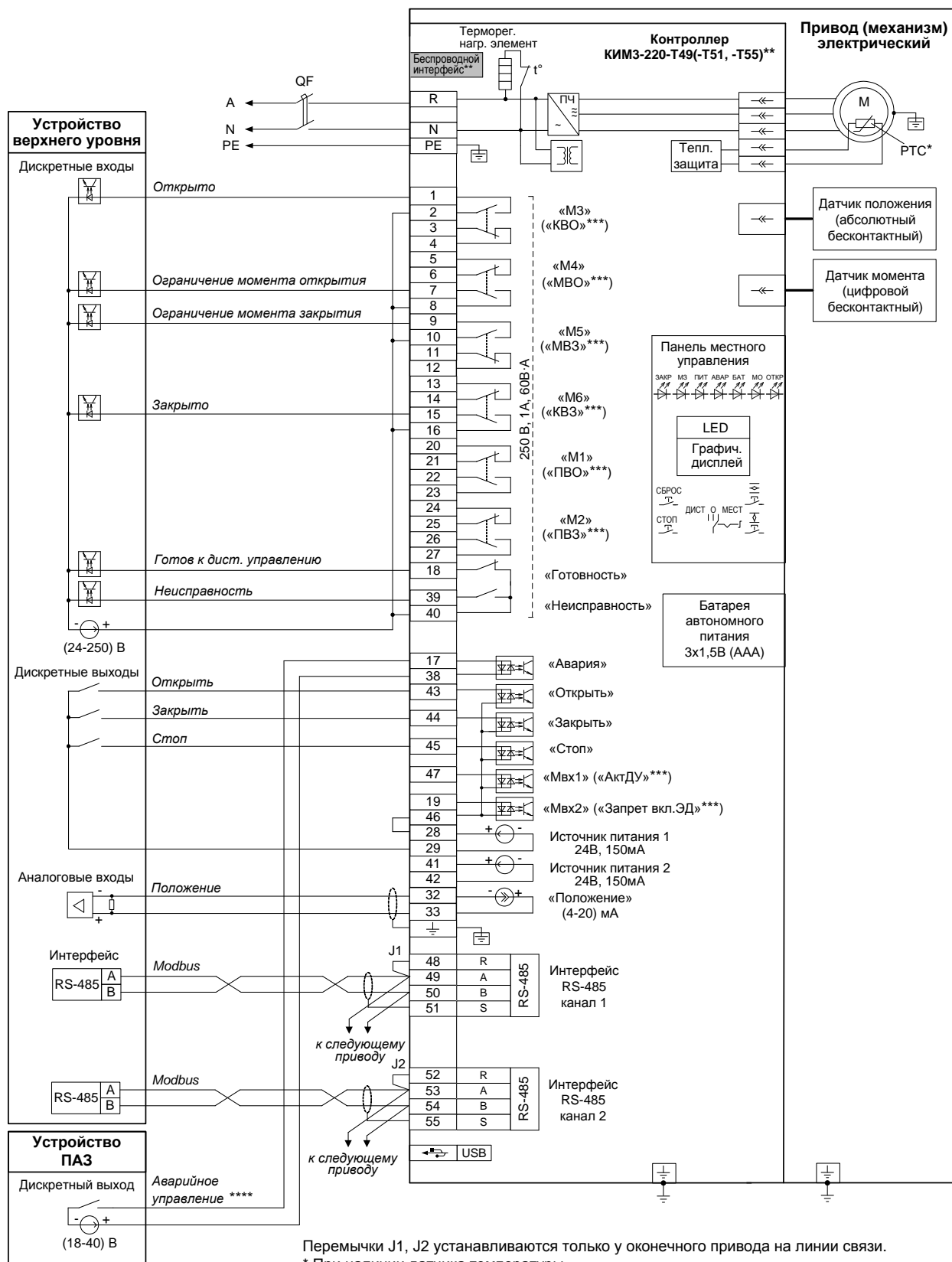
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.

* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-ЕЗТ51-08/09/10/11/12/15-1F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-ЕЗТ55-08/09/10/11/12/15-1F.

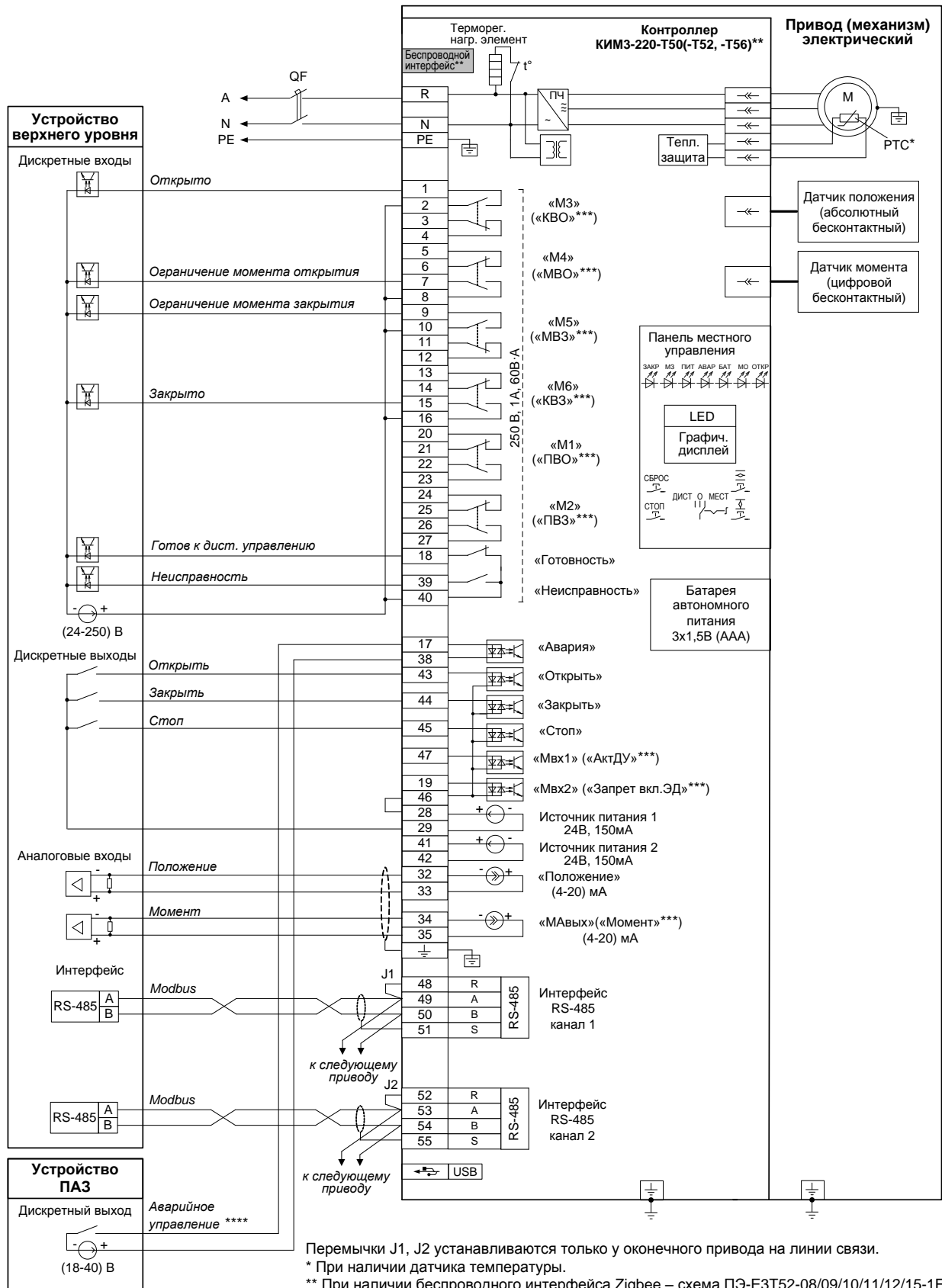
*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

**** 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.

* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-Е3Т52-08/09/10/11/12/15-1F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е3Т56-08/09/10/11/12/15-1F.

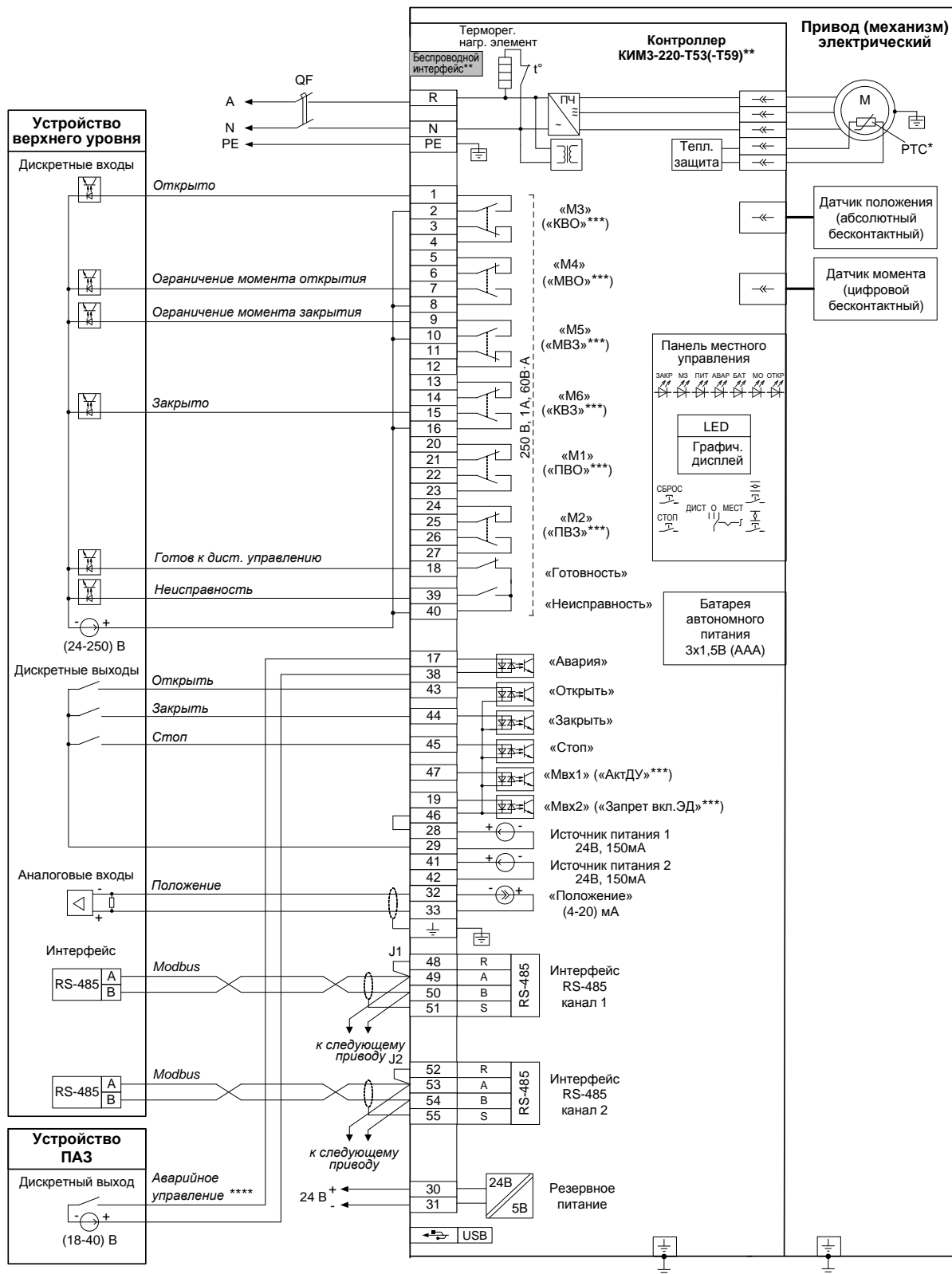
*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

**** 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.



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

* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-Е3Т53-08/09/10/11/12/15-1F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е3Т59-08/09/10/11/12/15-1F.

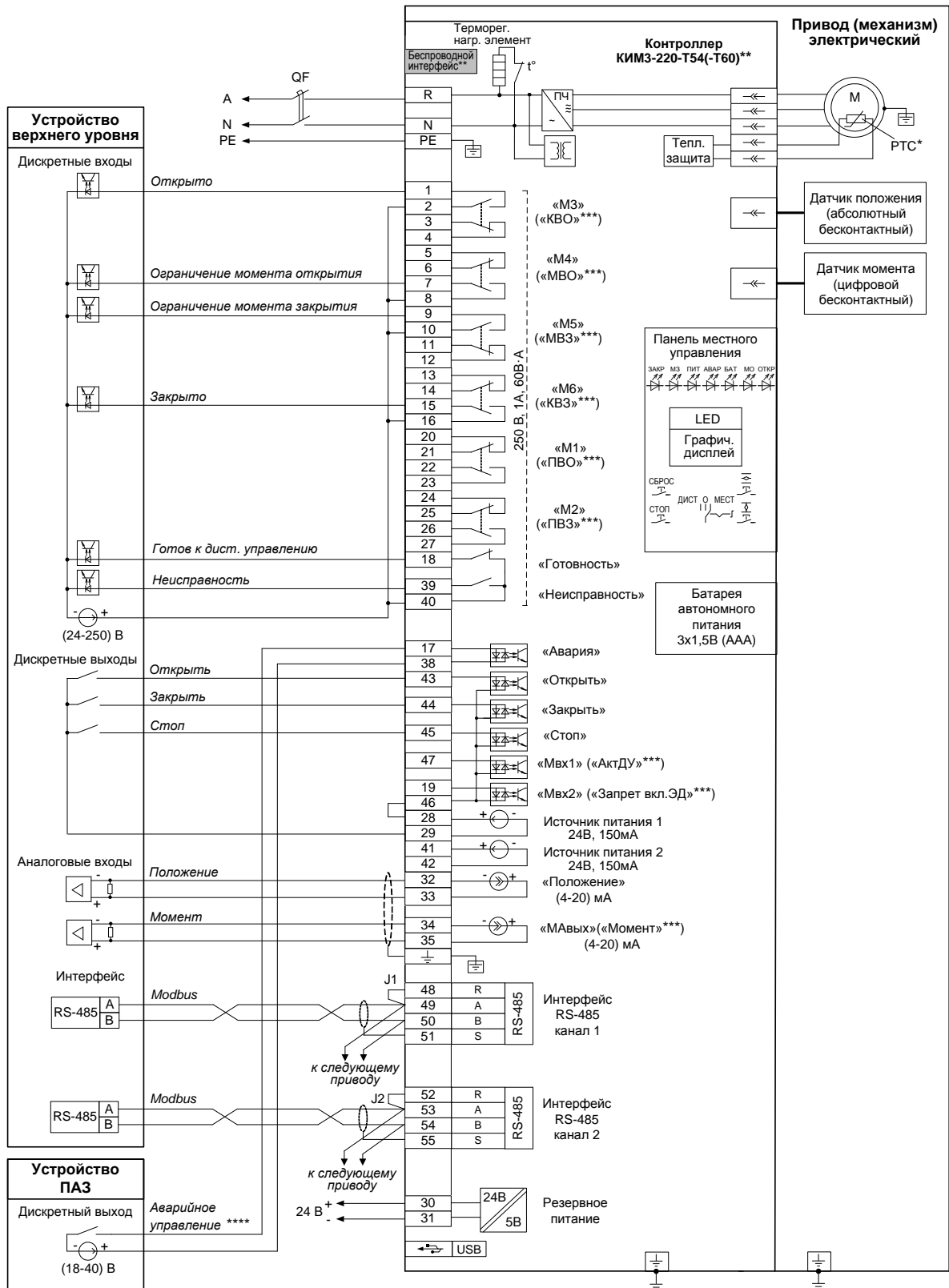
*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

**** 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.

* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-Э3Т54-08/09/10/11/12/15-1F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Э3Т60-08/09/10/11/12/15-1F.

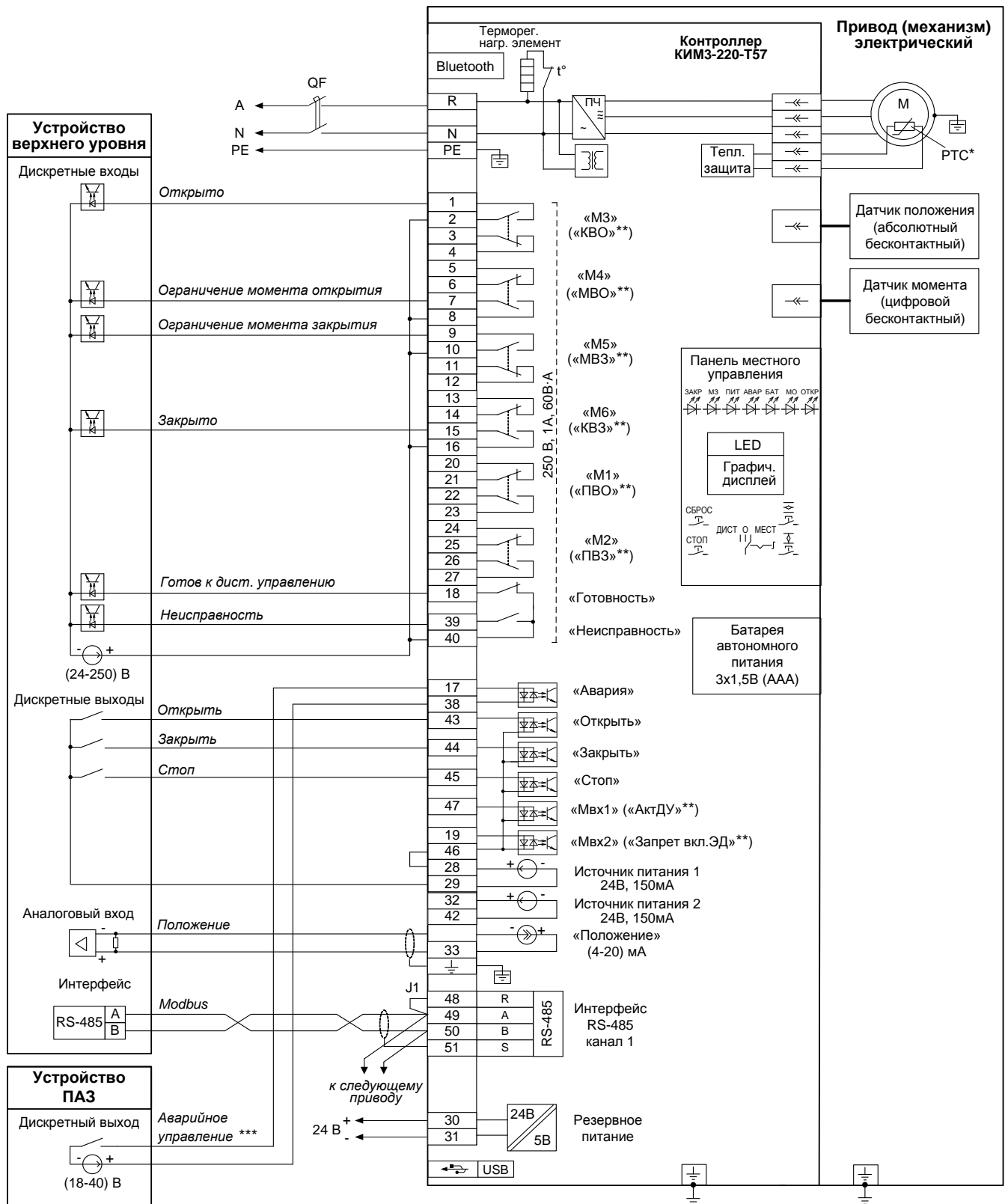
*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

**** 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.

* При наличии датчика температуры.

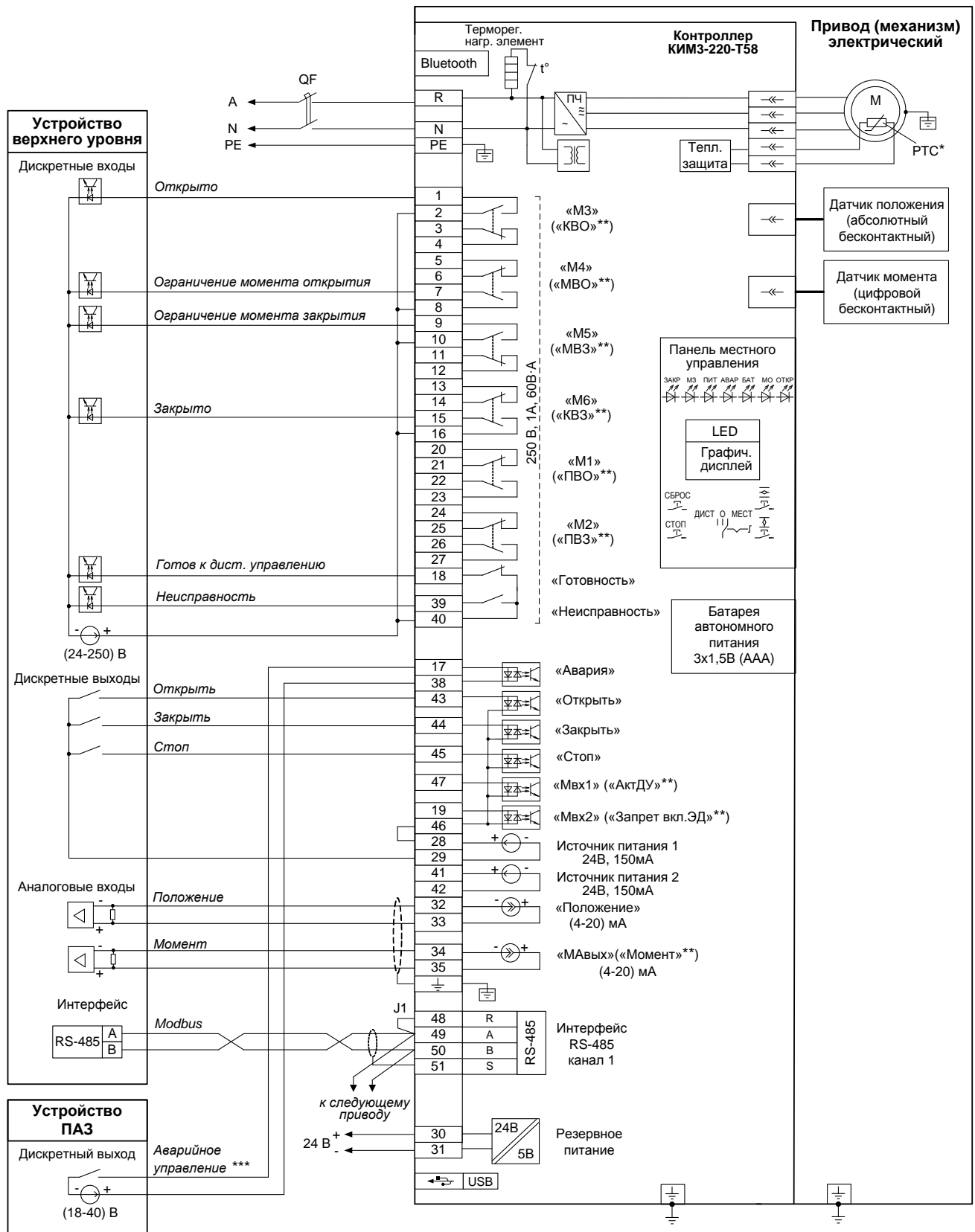
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.

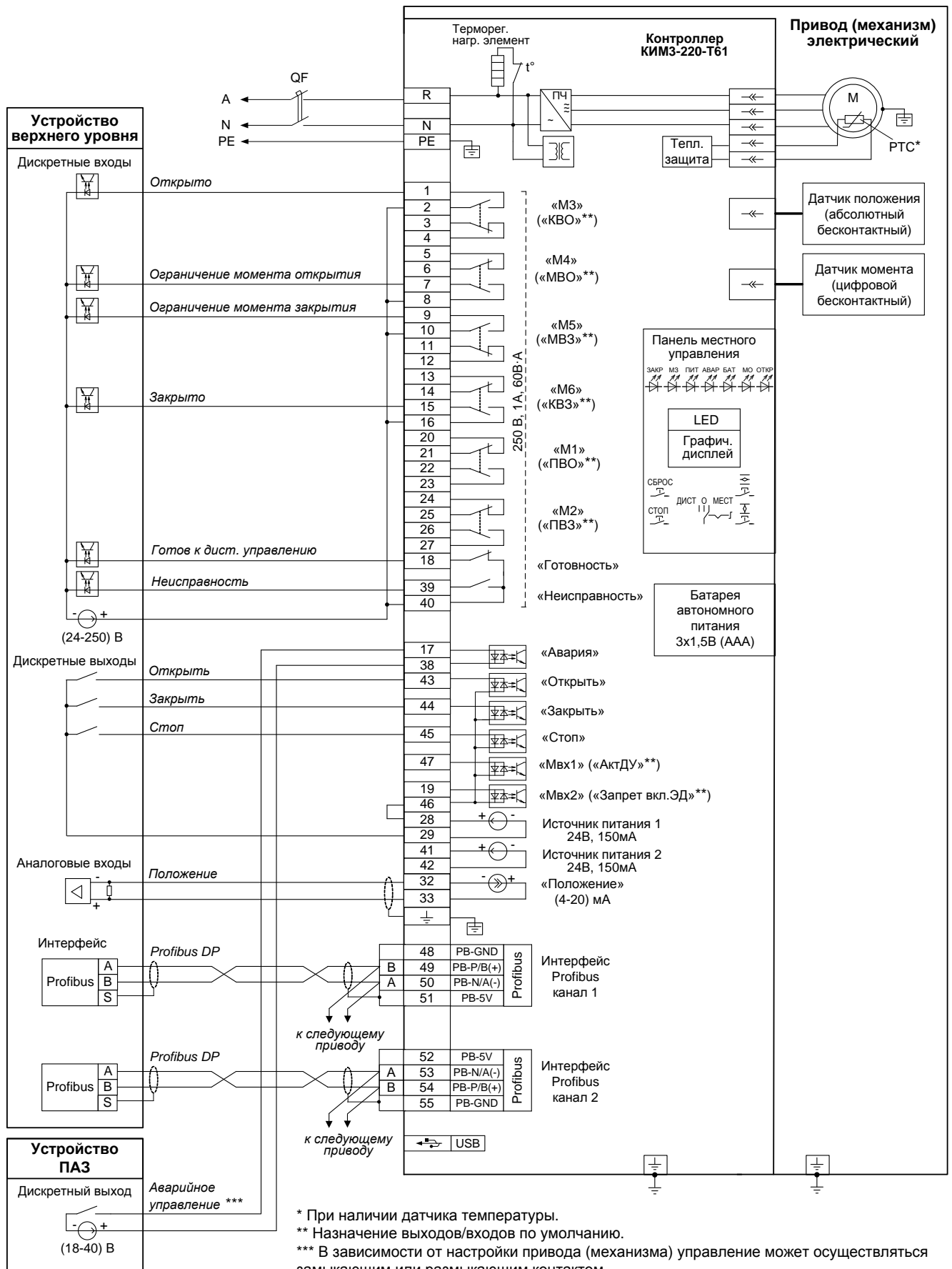


Переключатель J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.
* При наличии датчика температуры.
** Назначение выходов/входов по умолчанию.
*** В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

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.



* При наличии датчика температуры.

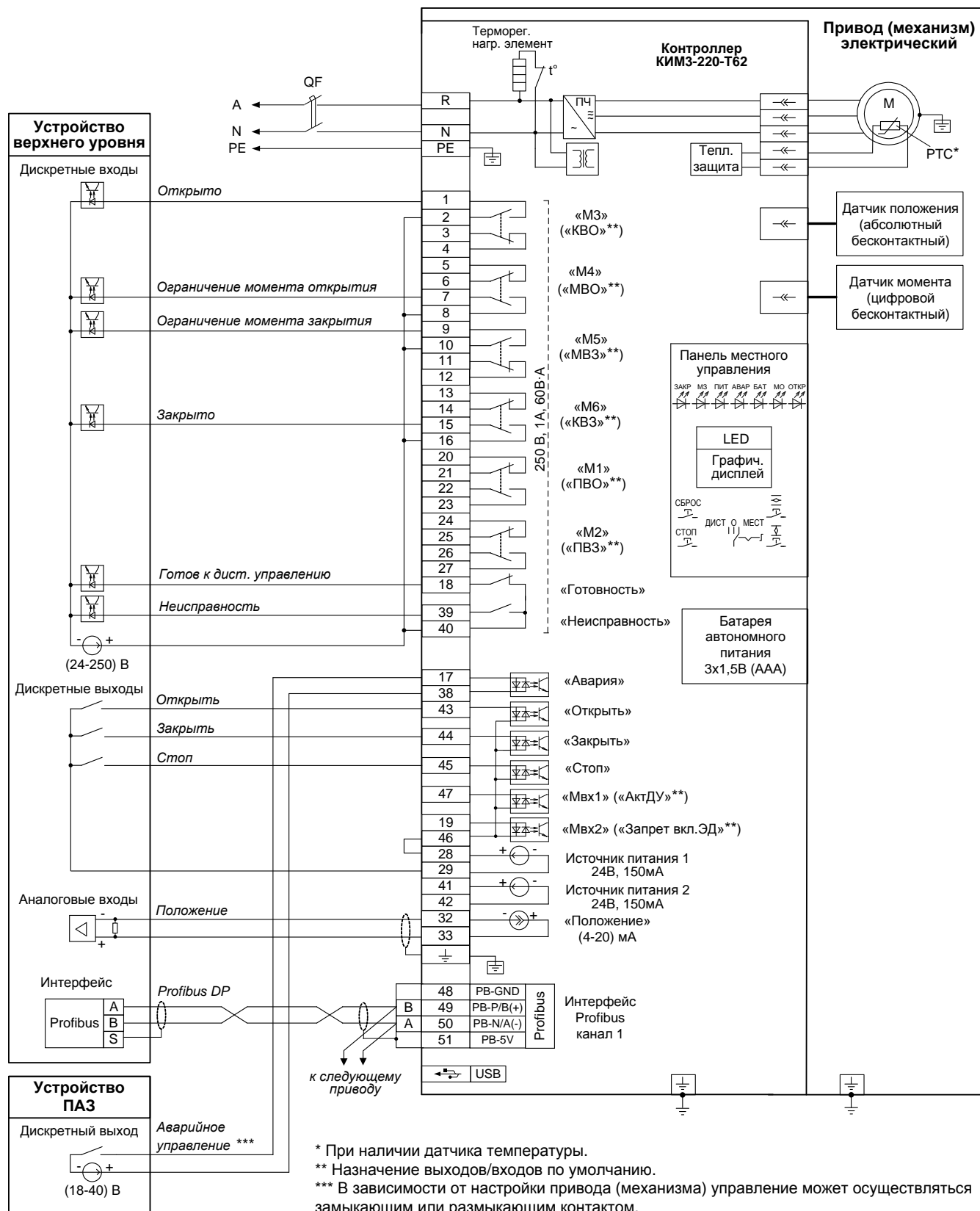
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.



* При наличии датчика температуры.

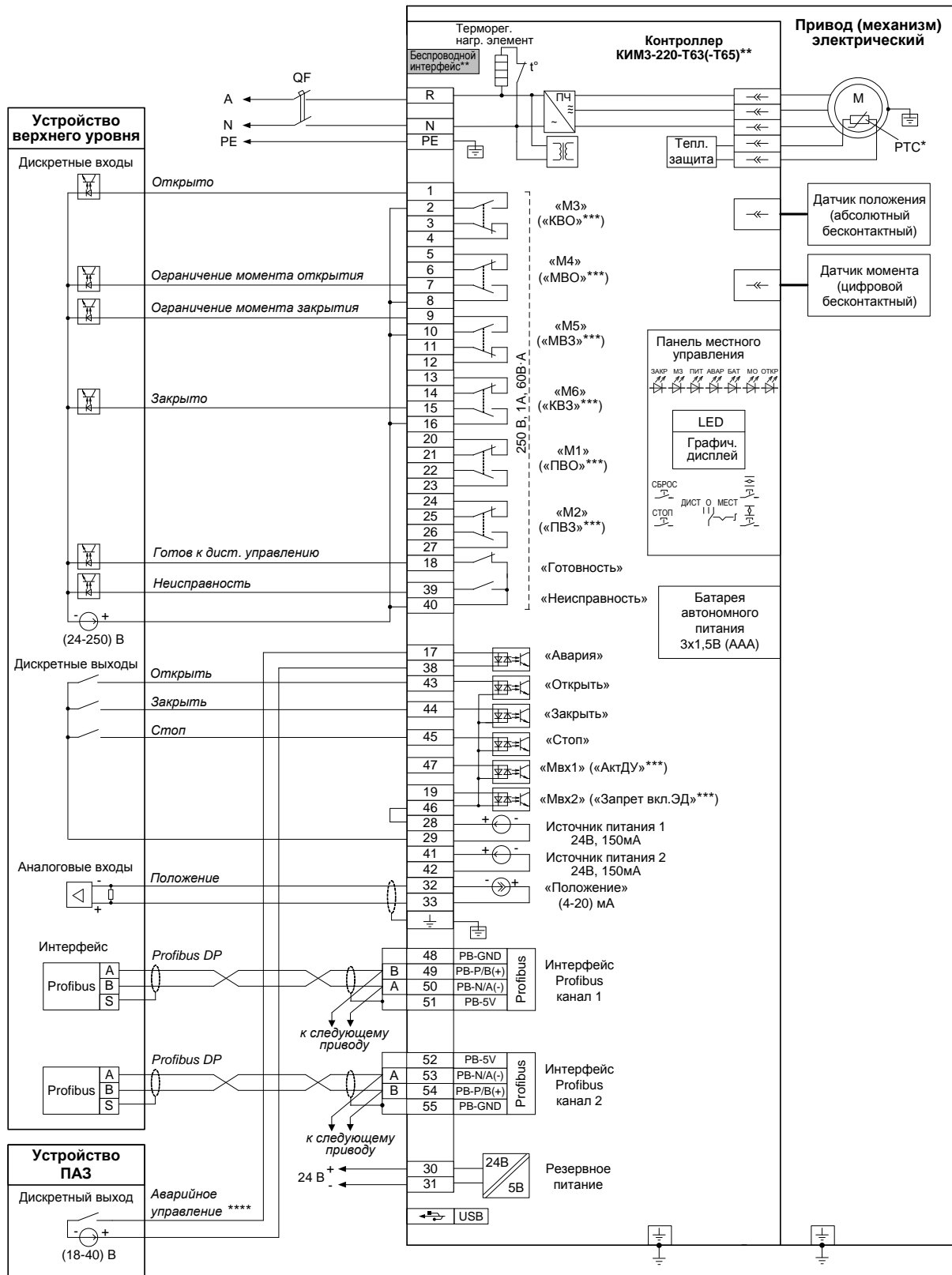
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.



* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-ЕЗТ63-08/09/10/11/12/15-1F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-ЕЗТ65-08/09/10/11/12/15-1F.

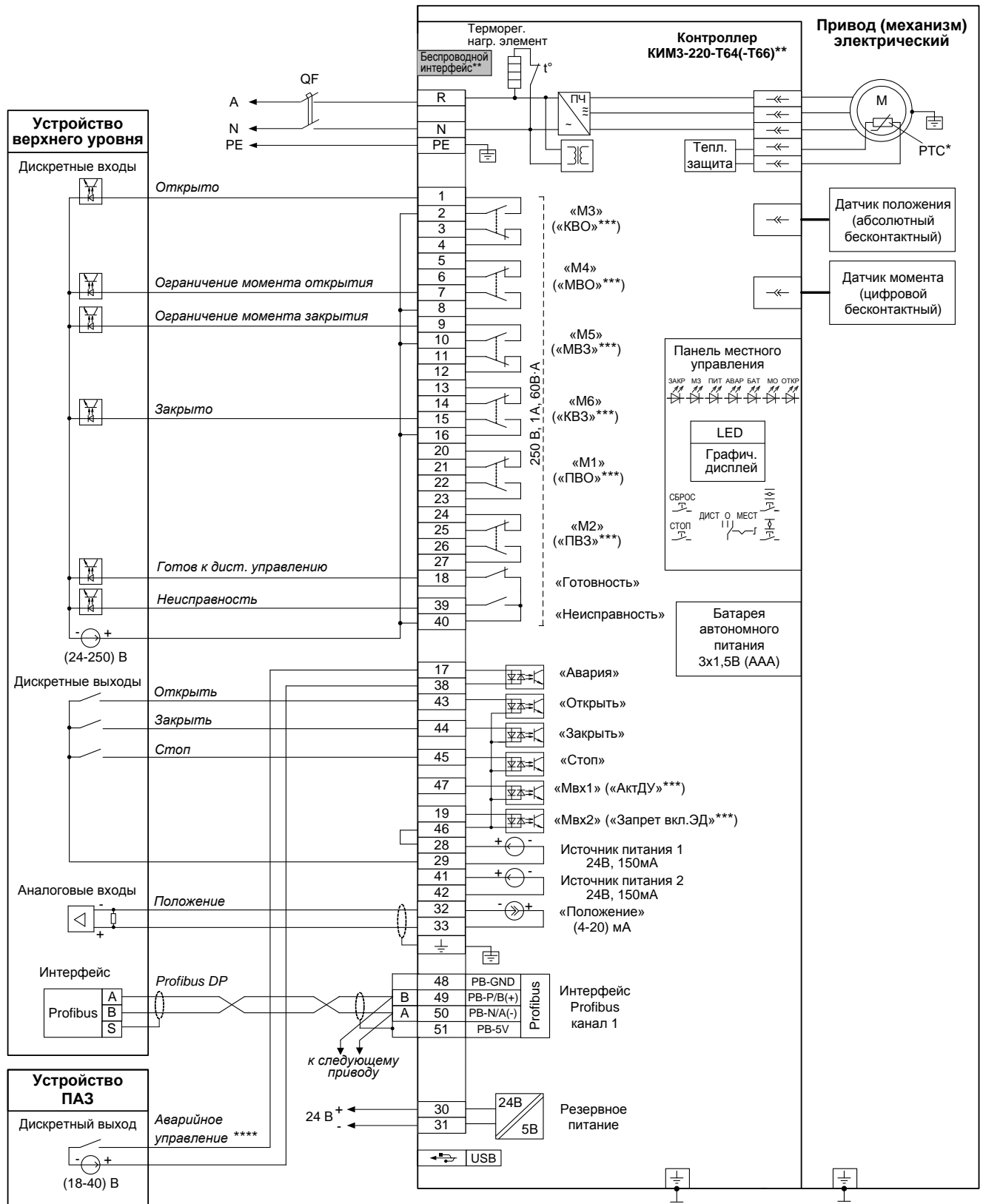
*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

**** 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.



* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-ЕЗТ64-08/09/10/11/12/15-1F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-ЕЗТ66-08/09/10/11/12/15-1F.

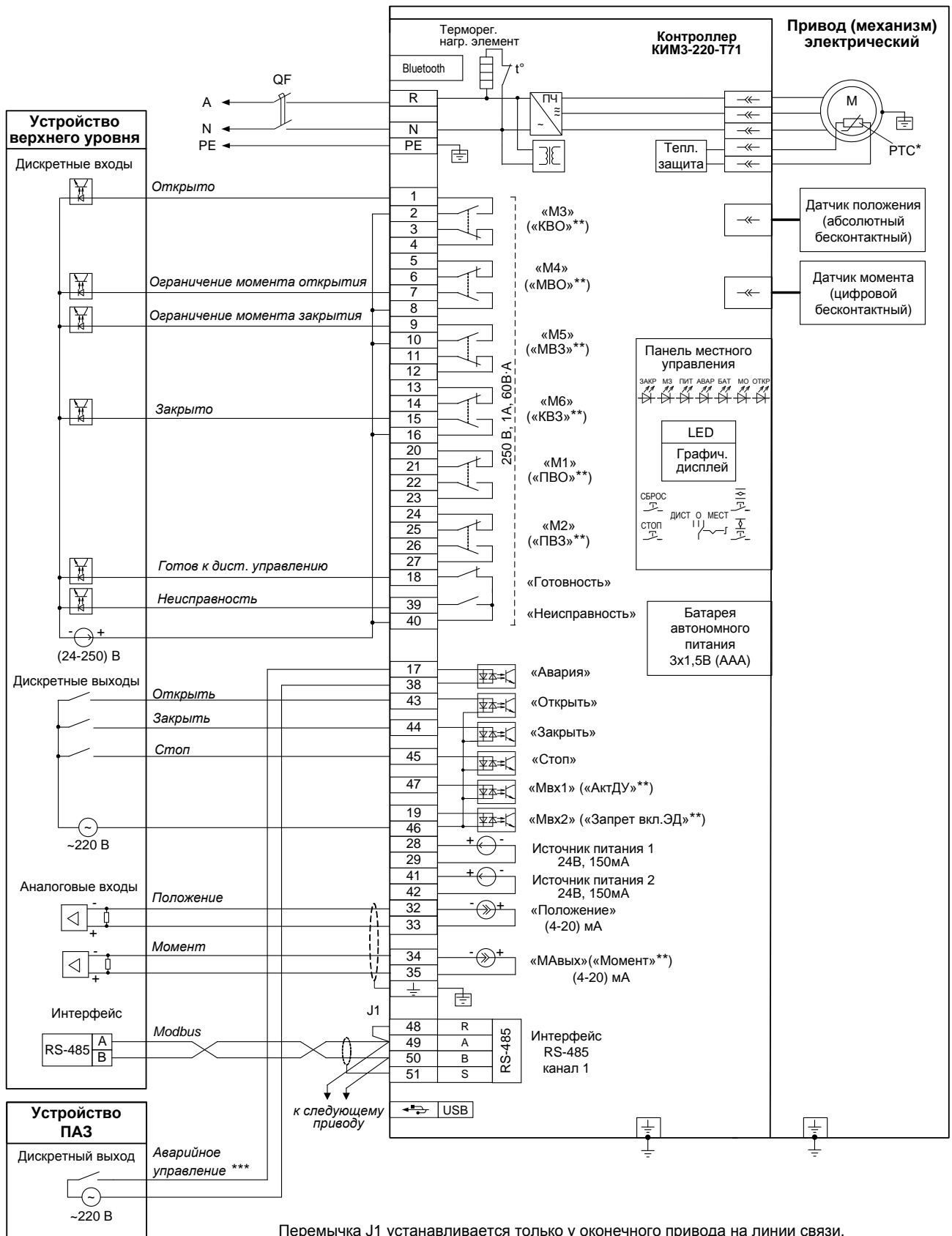
*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

**** 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.

* При наличии датчика температуры.

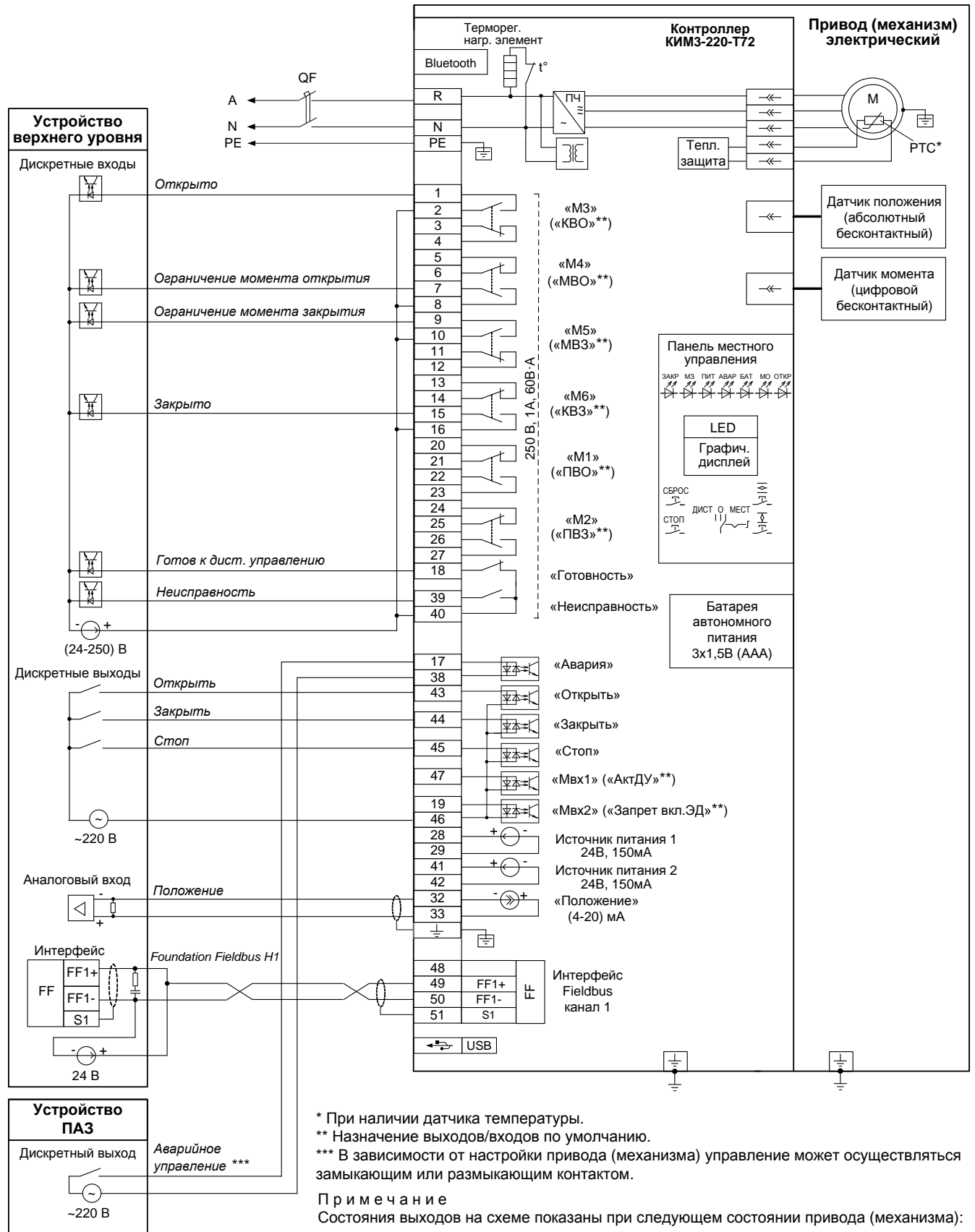
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.



* При наличии датчика температуры.

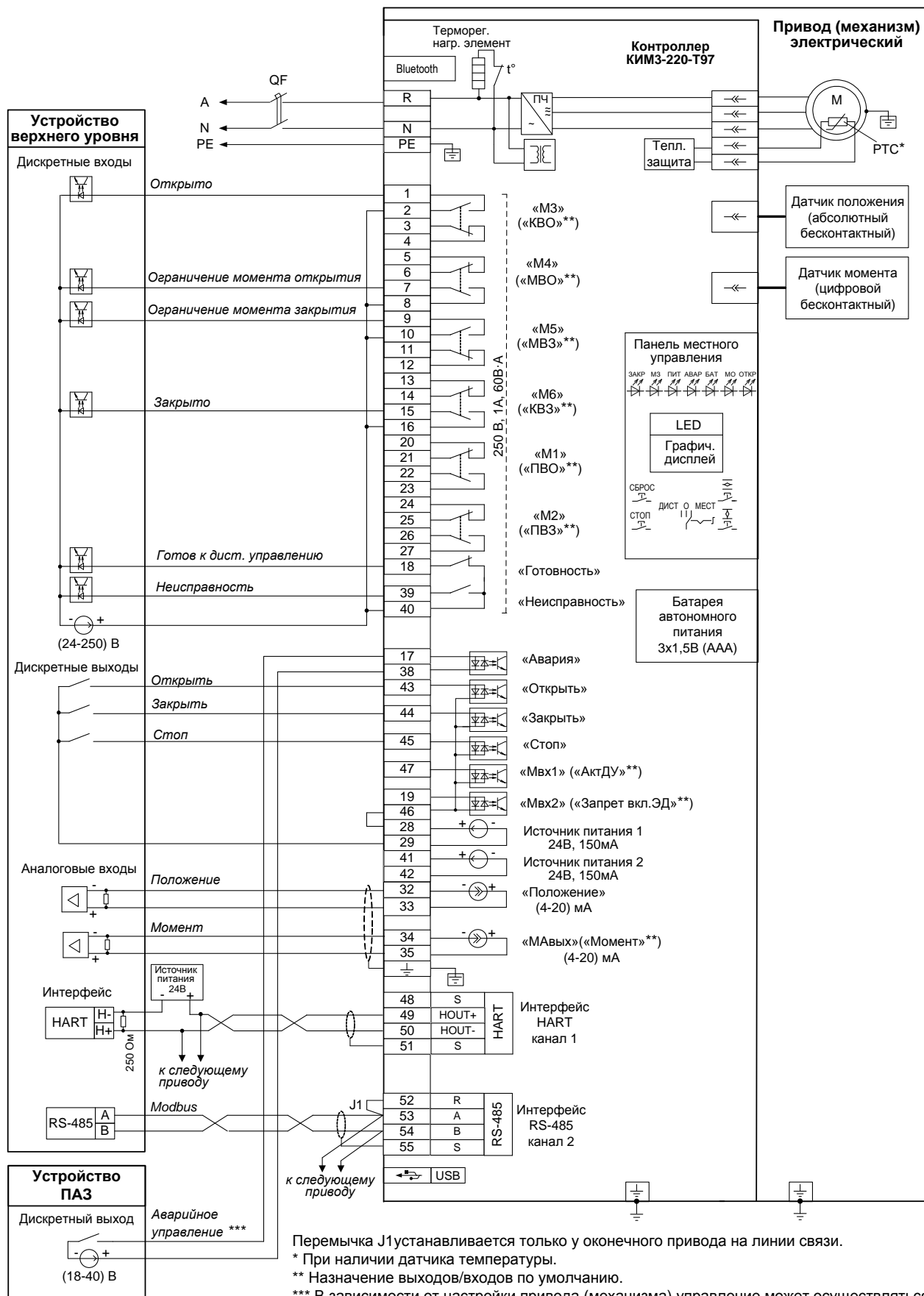
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.

* При наличии датчика температуры.

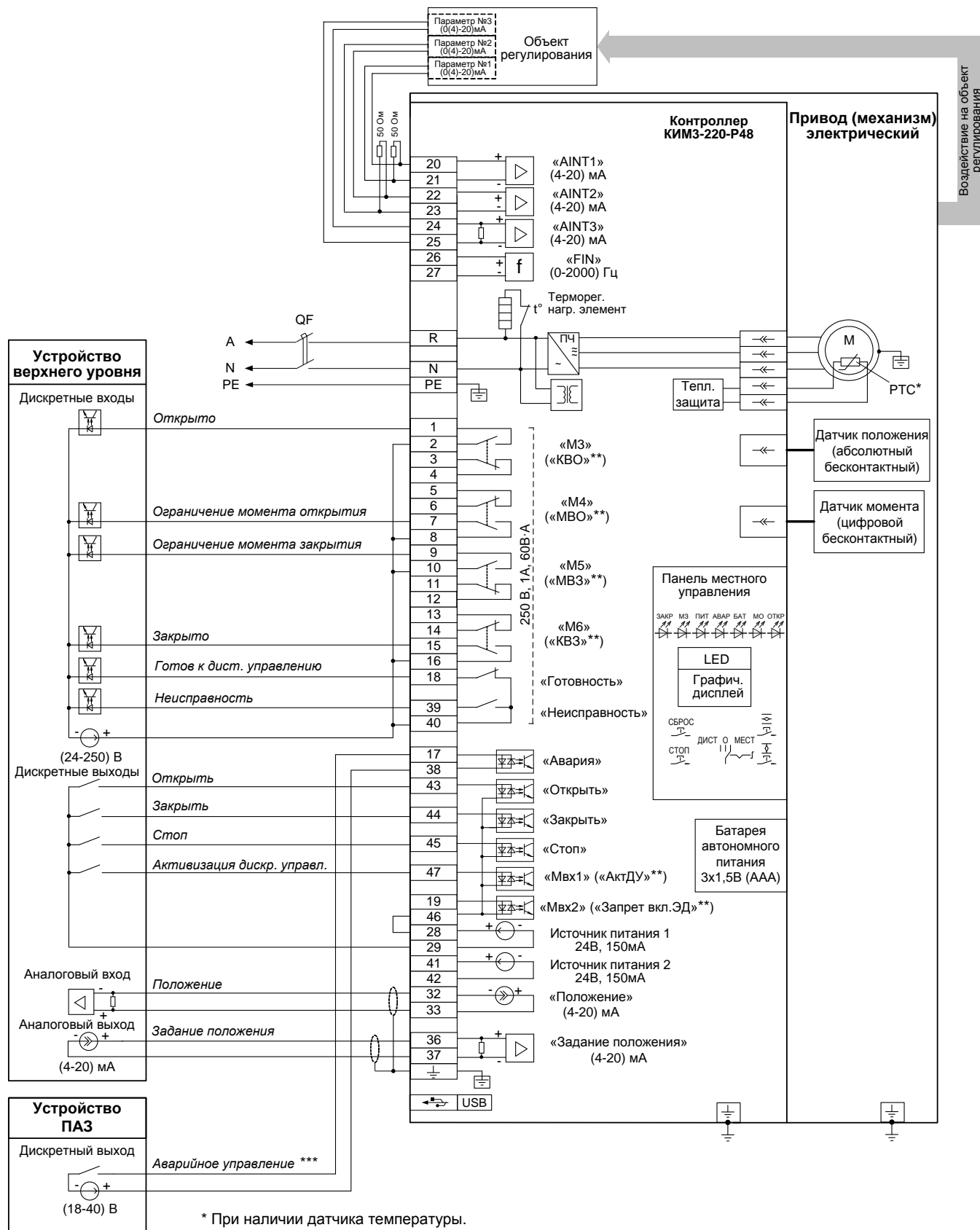
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.



* При наличии датчика температуры.

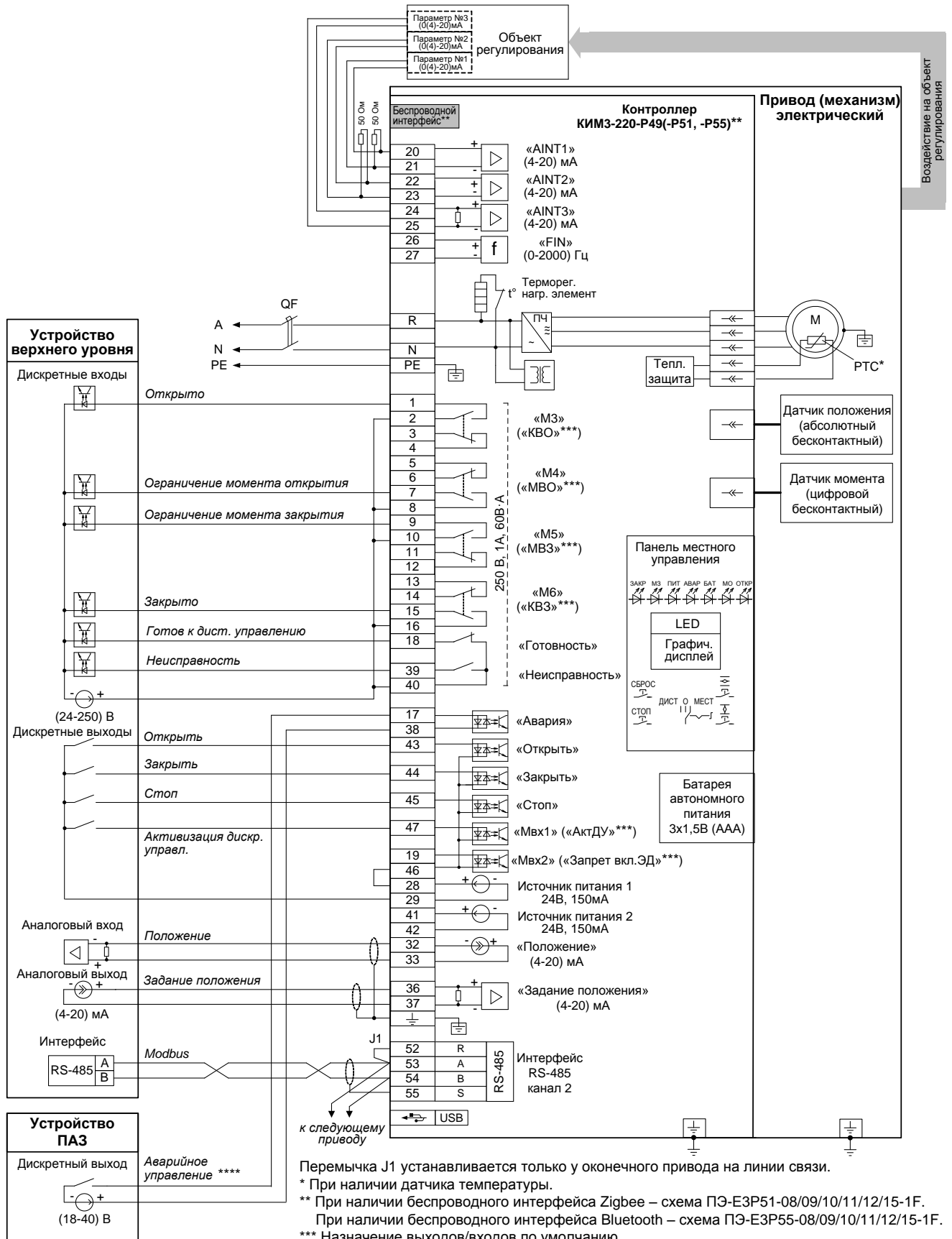
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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):

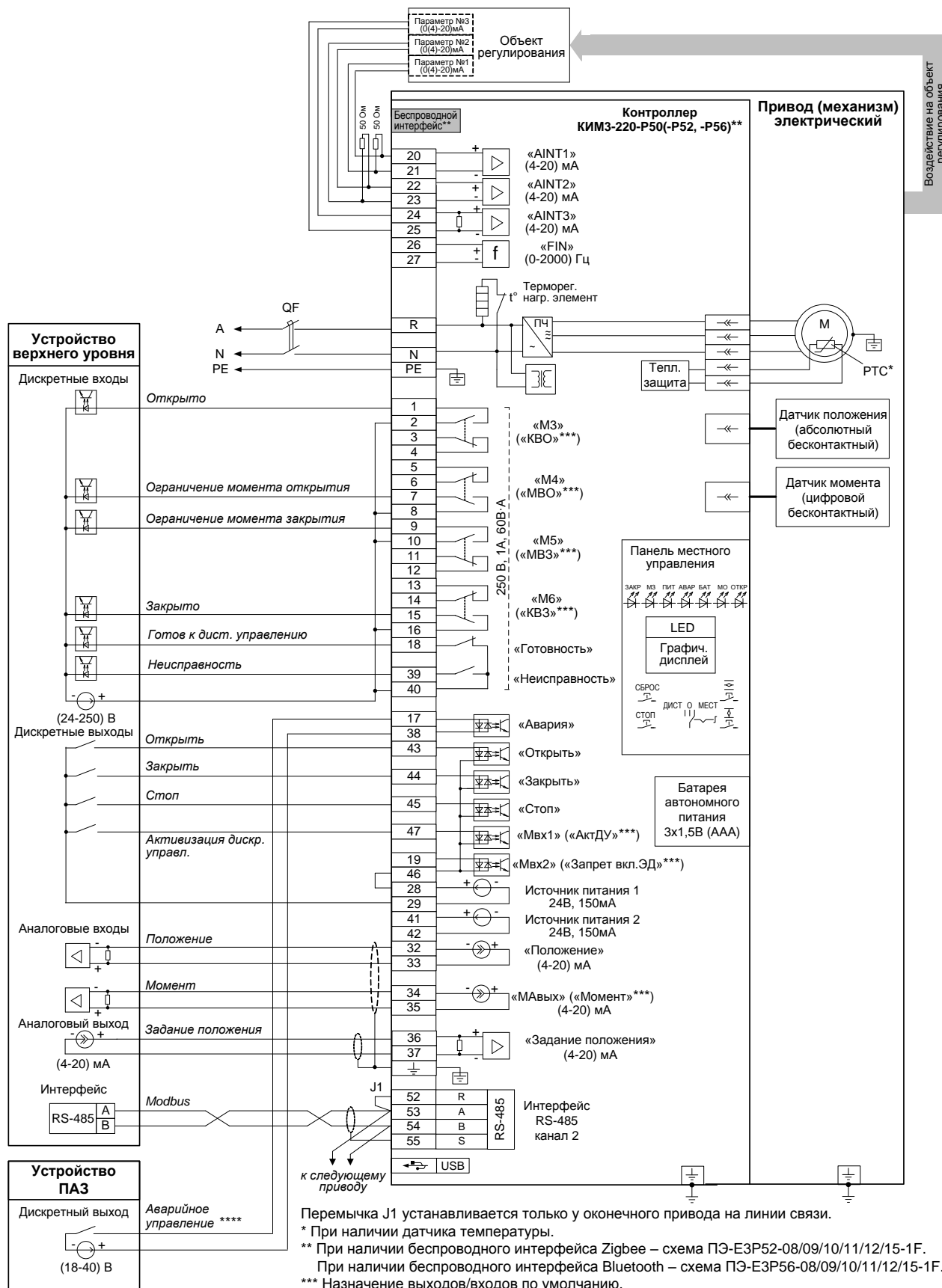
- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.

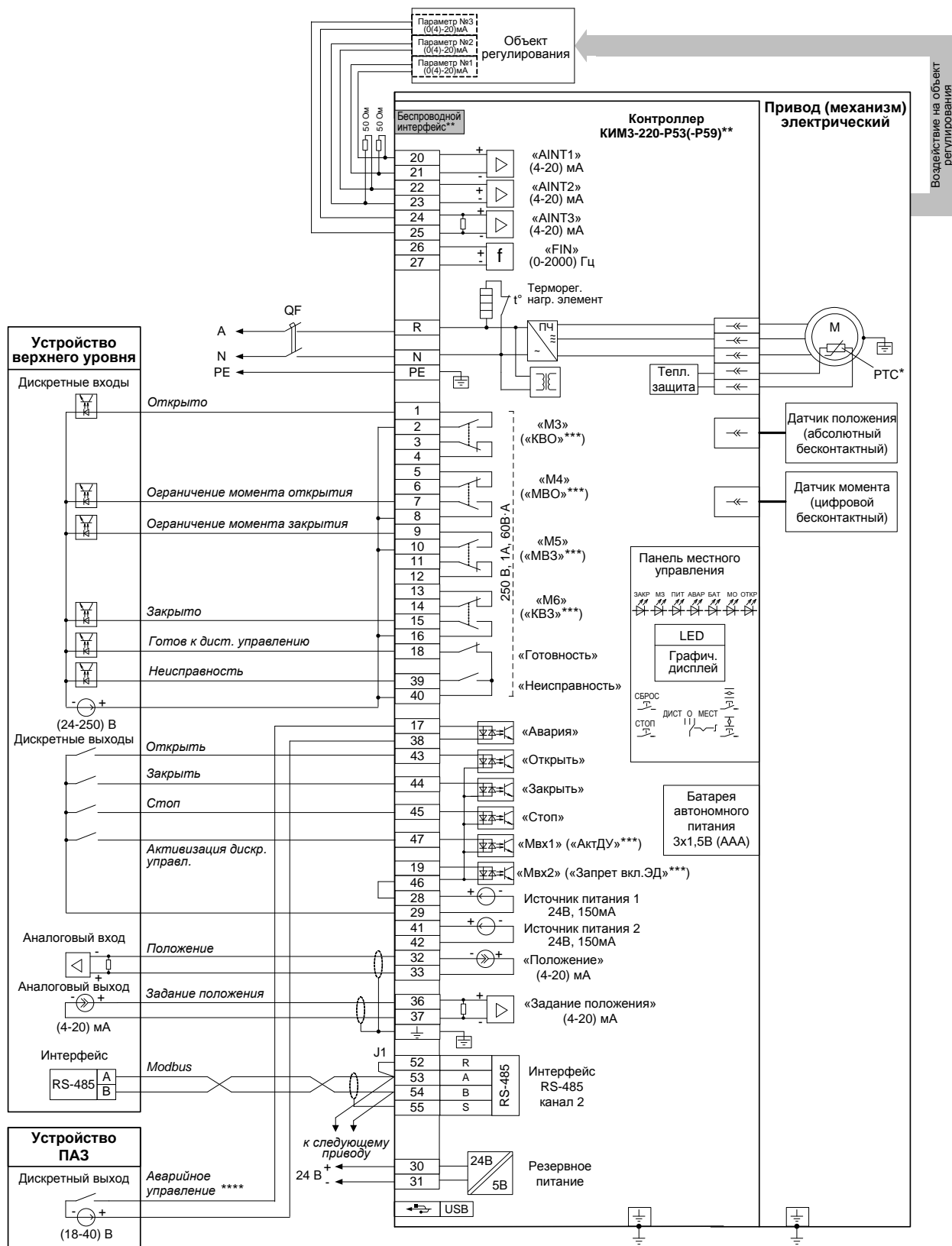


Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

* При наличии датчика температуры.
 ** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-ЭЗР51-08/09/10/11/12/15-1F.
 При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-ЭЗР55-08/09/10/11/12/15-1F.
 *** Назначение выходов/входов по умолчанию.
 **** 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.

* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-ЕЗР53-08/09/10/11/12/15-1F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-ЕЗР59-08/09/10/11/12/15-1F.

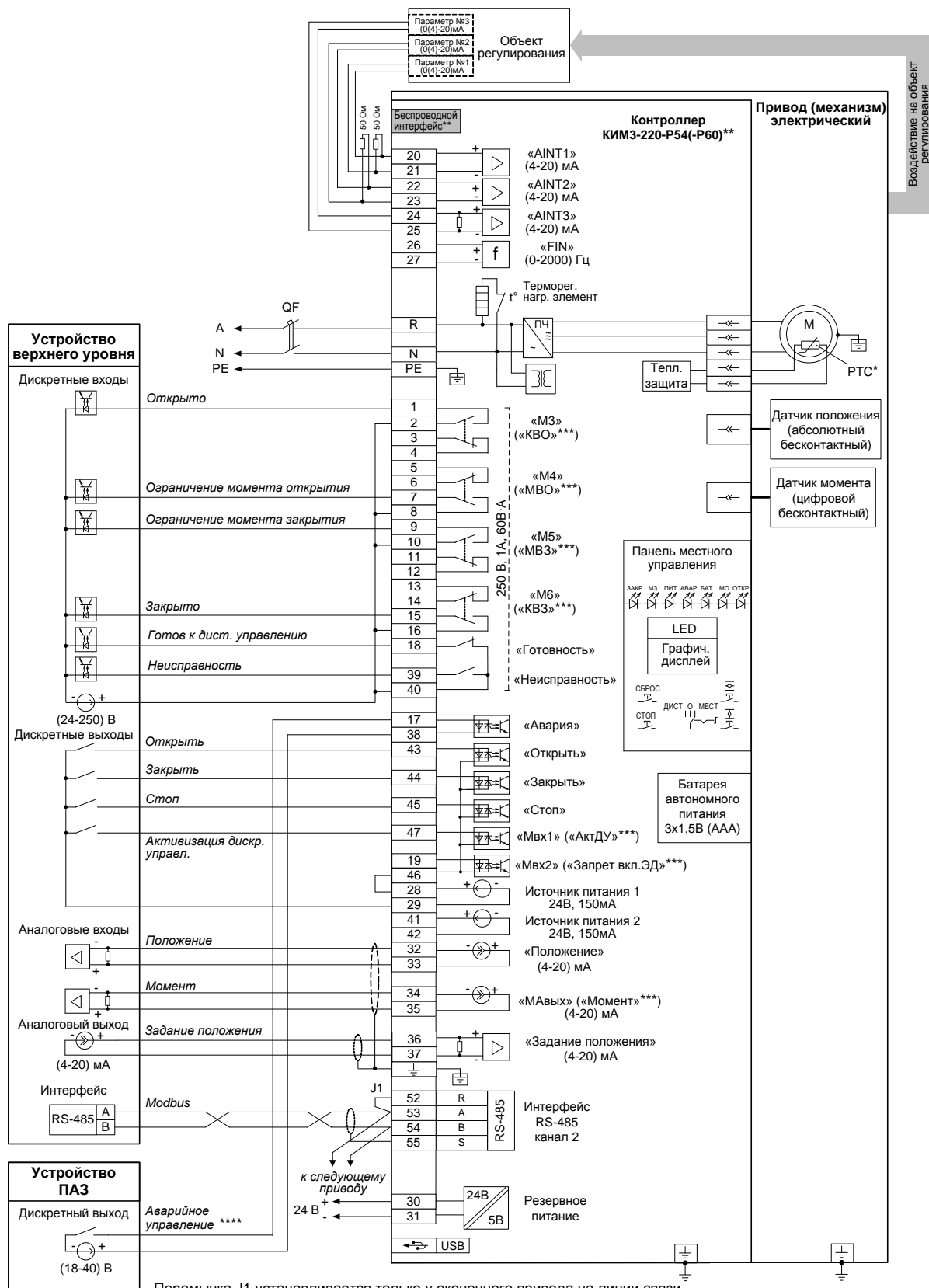
*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

**** 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.

* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-ЕЗР54-08/09/10/11/12/15-1F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-ЕЗР60-08/09/10/11/12/15-1F.

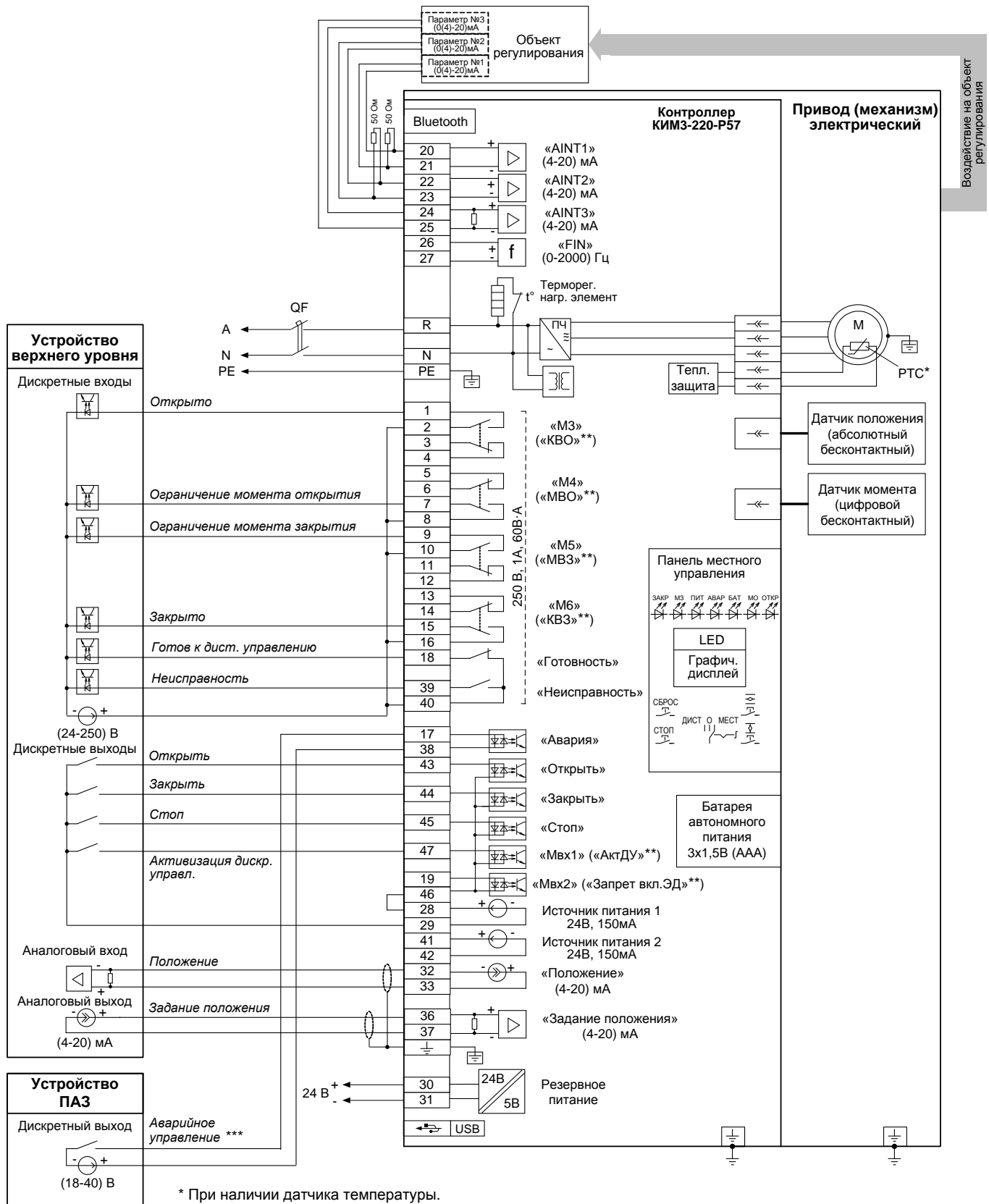
*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

**** 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.



* При наличии датчика температуры.

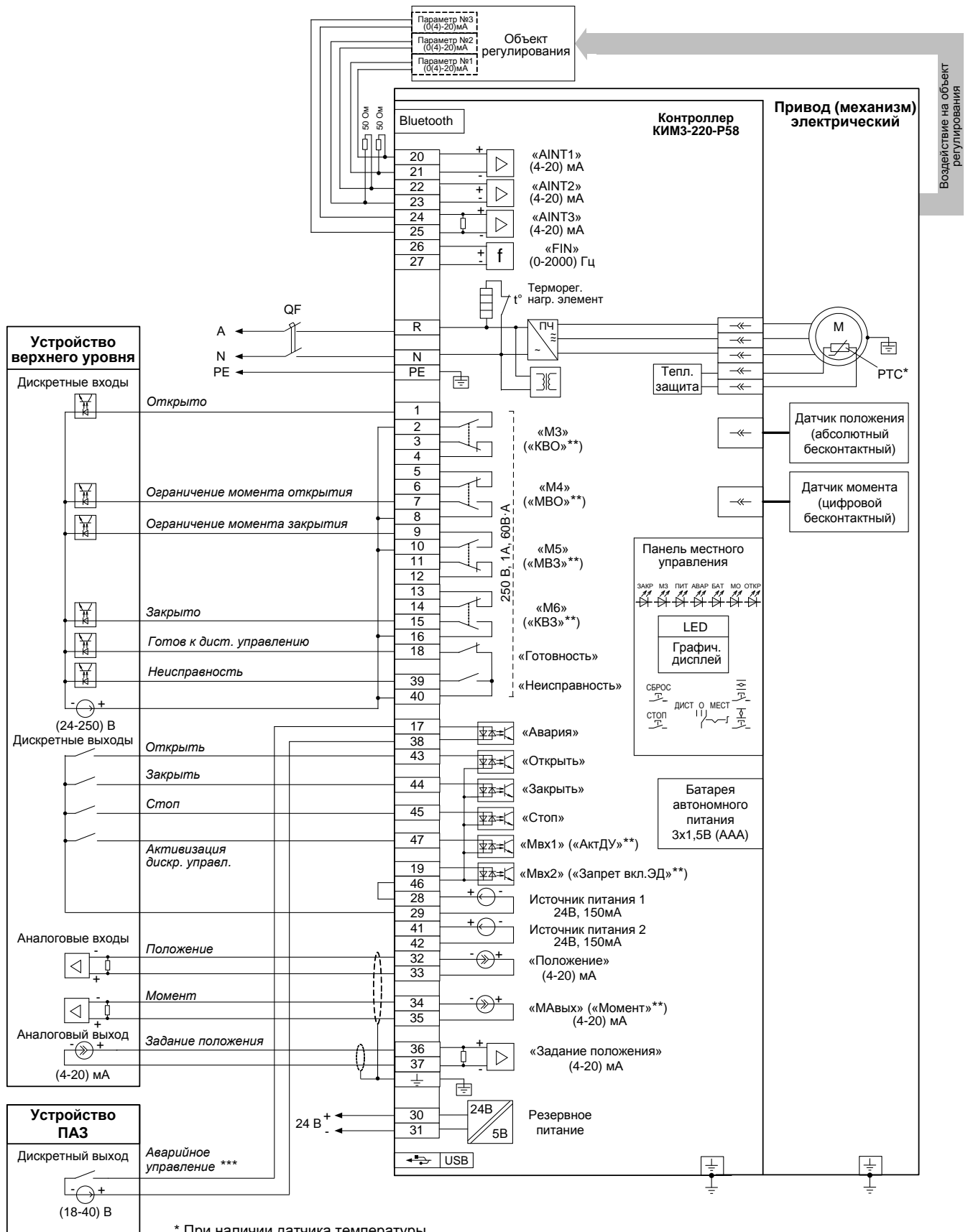
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.



* При наличии датчика температуры.

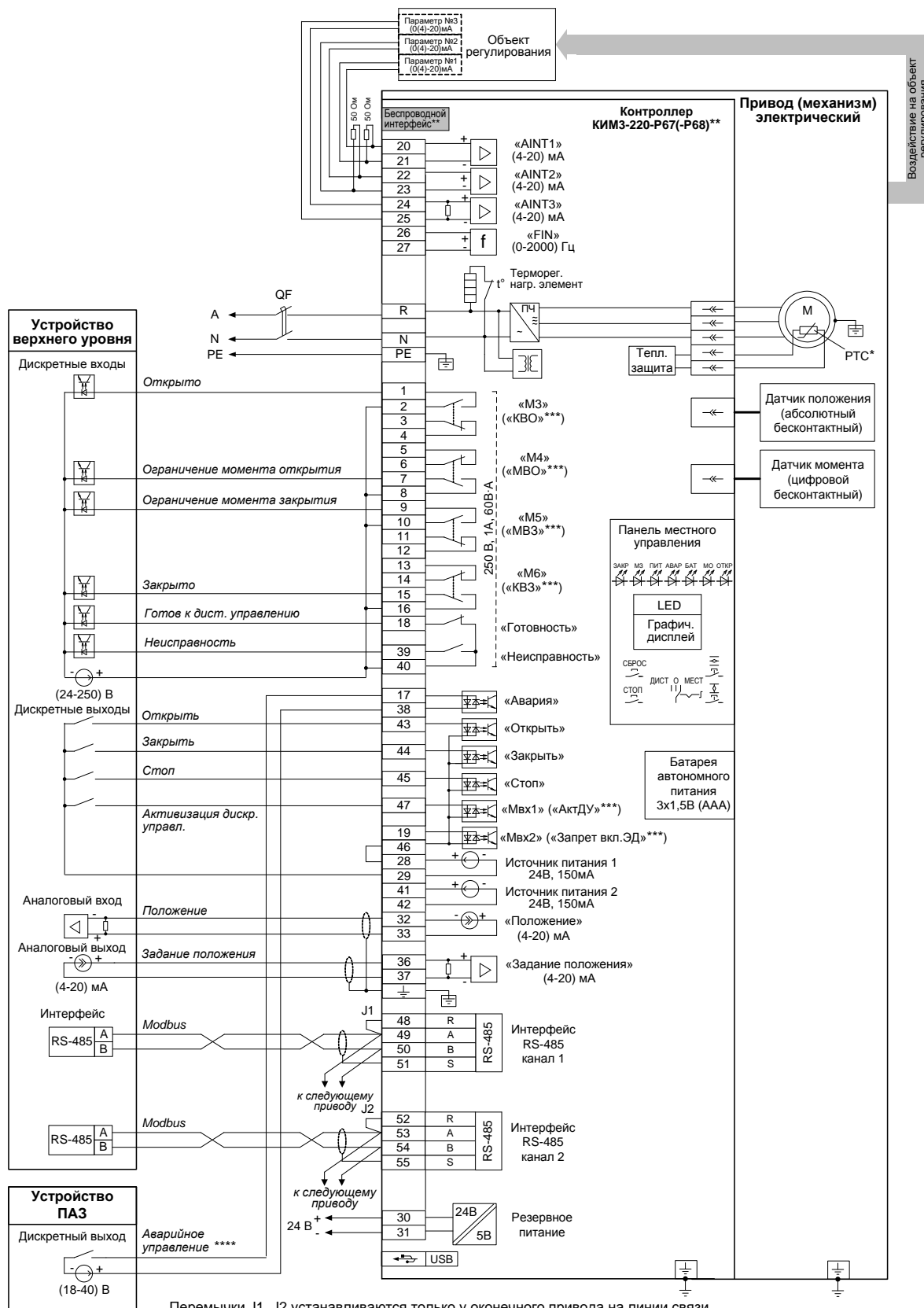
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.

* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-ЕЗР67-08/09/10/11/12/15-1F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-ЕЗР68-08/09/10/11/12/15-1F.

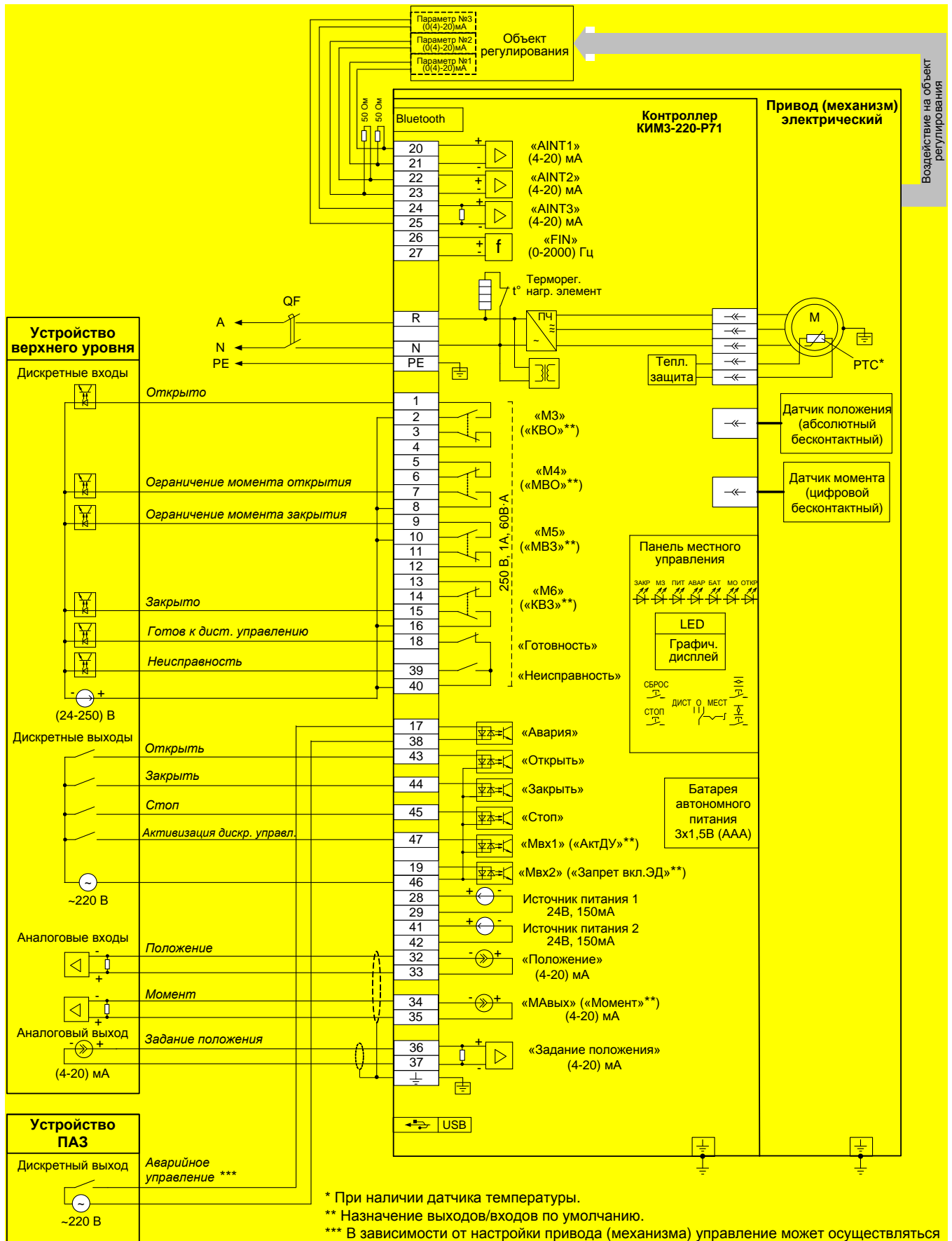
*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

**** 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.



* При наличии датчика температуры.

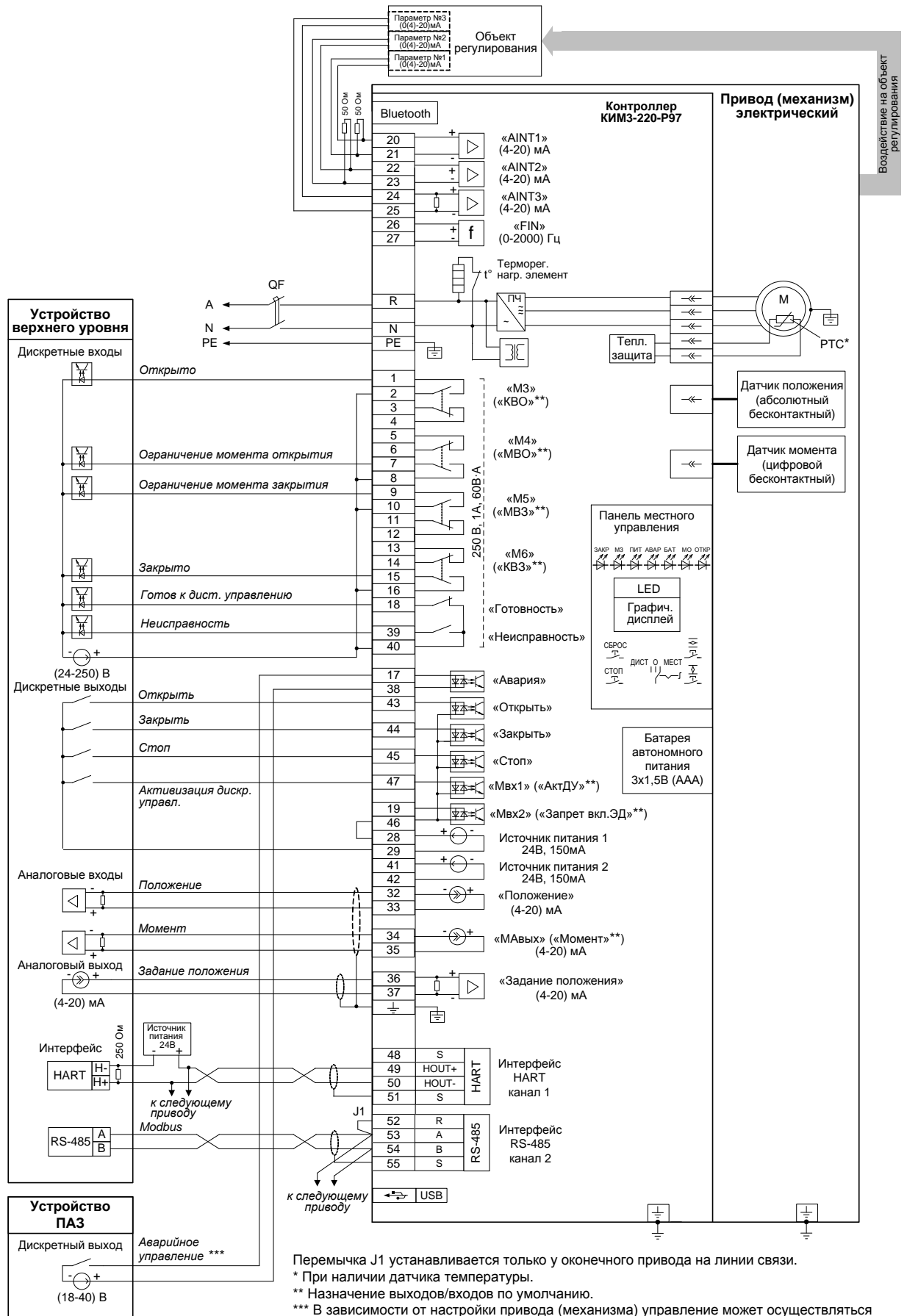
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.

* При наличии датчика температуры.

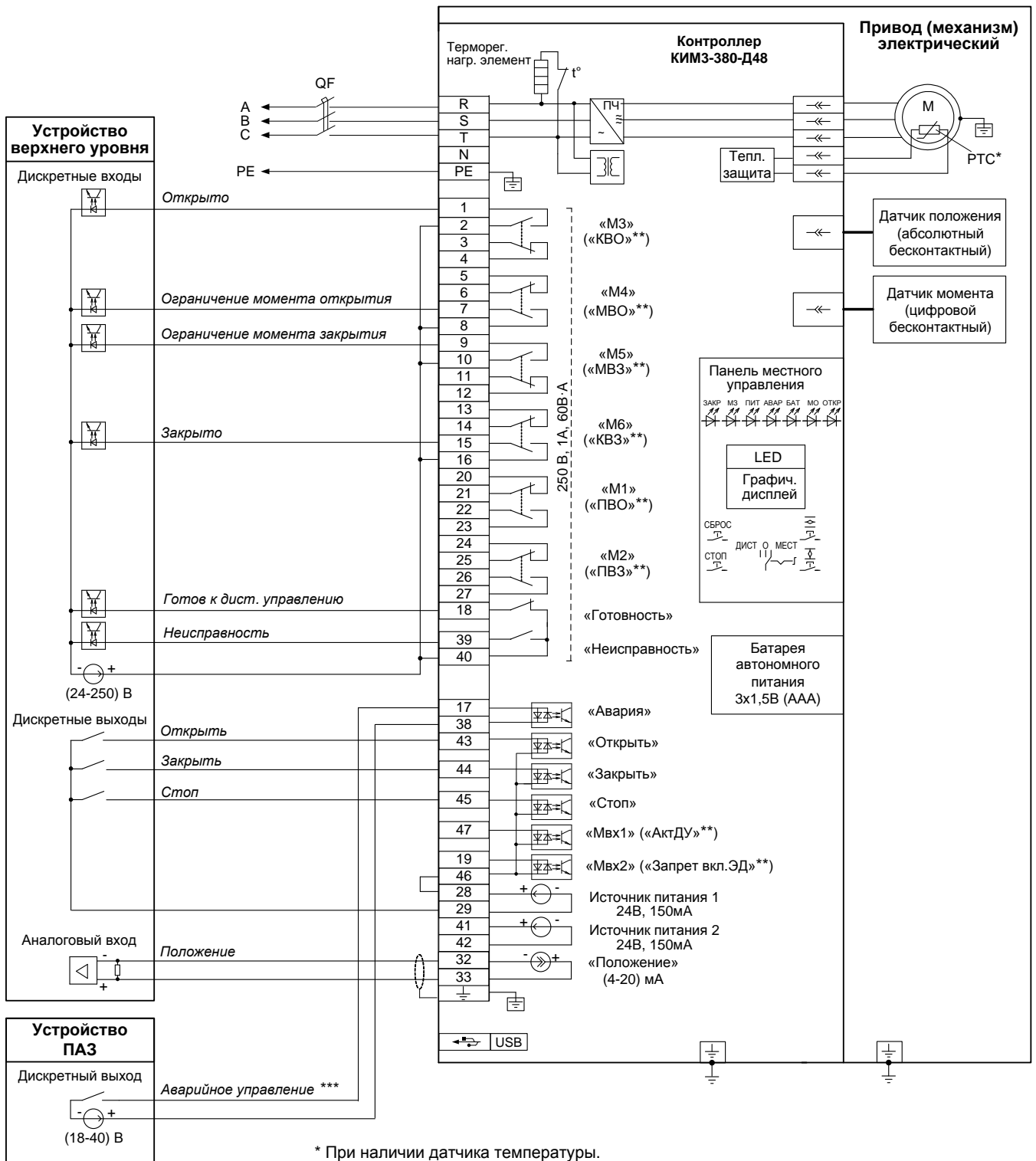
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.



* При наличии датчика температуры.

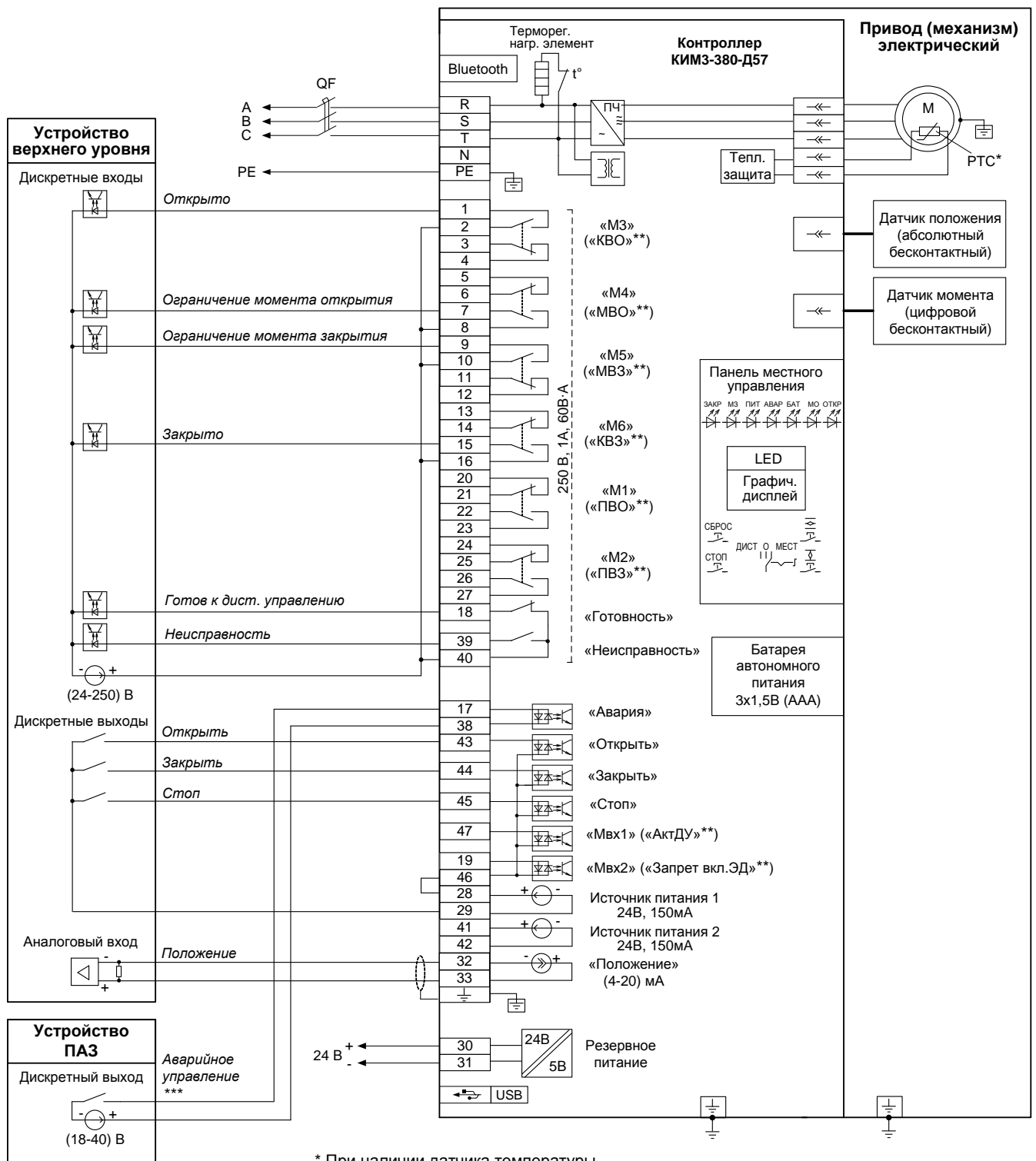
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.



* При наличии датчика температуры.

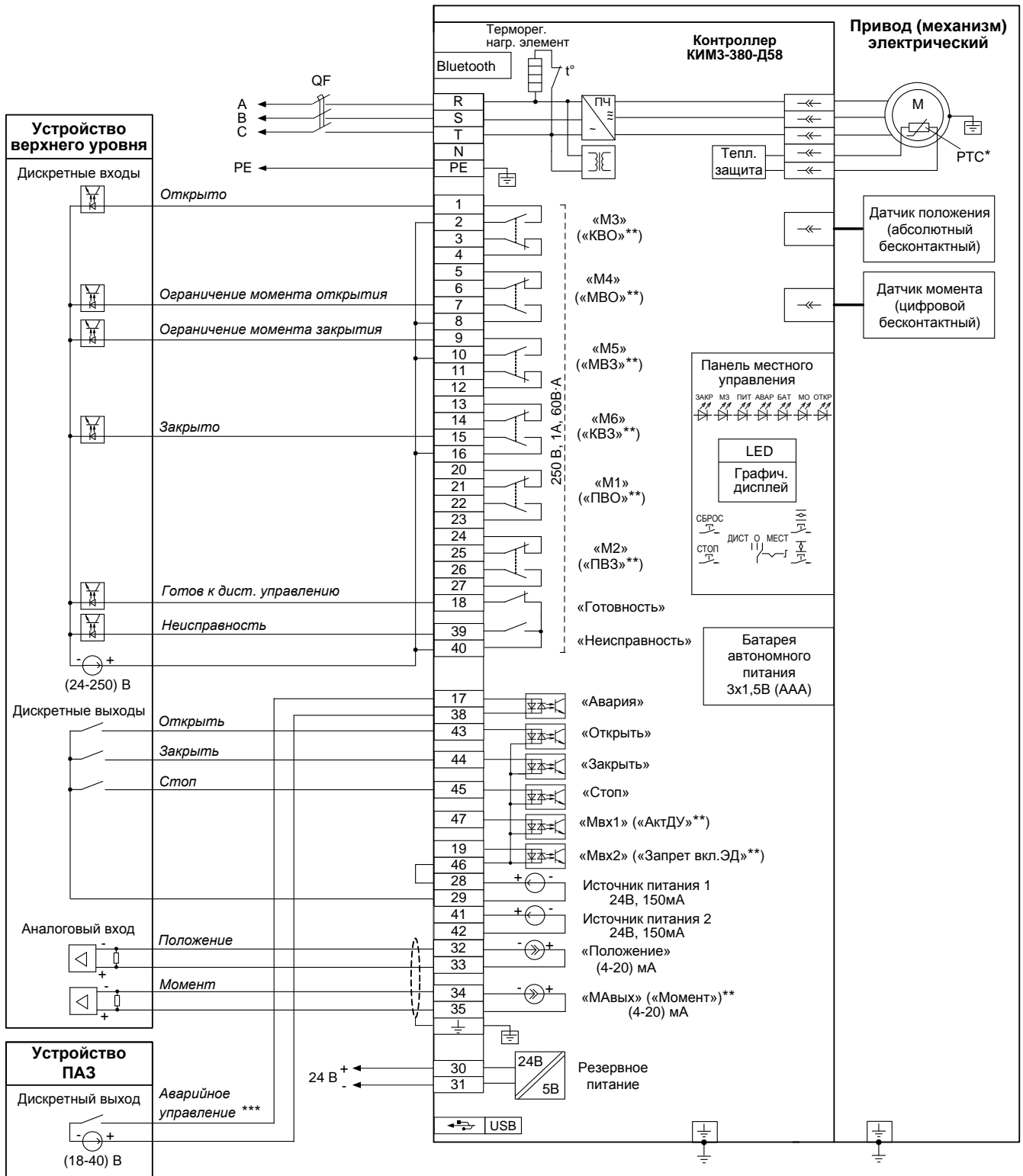
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.



* При наличии датчика температуры.

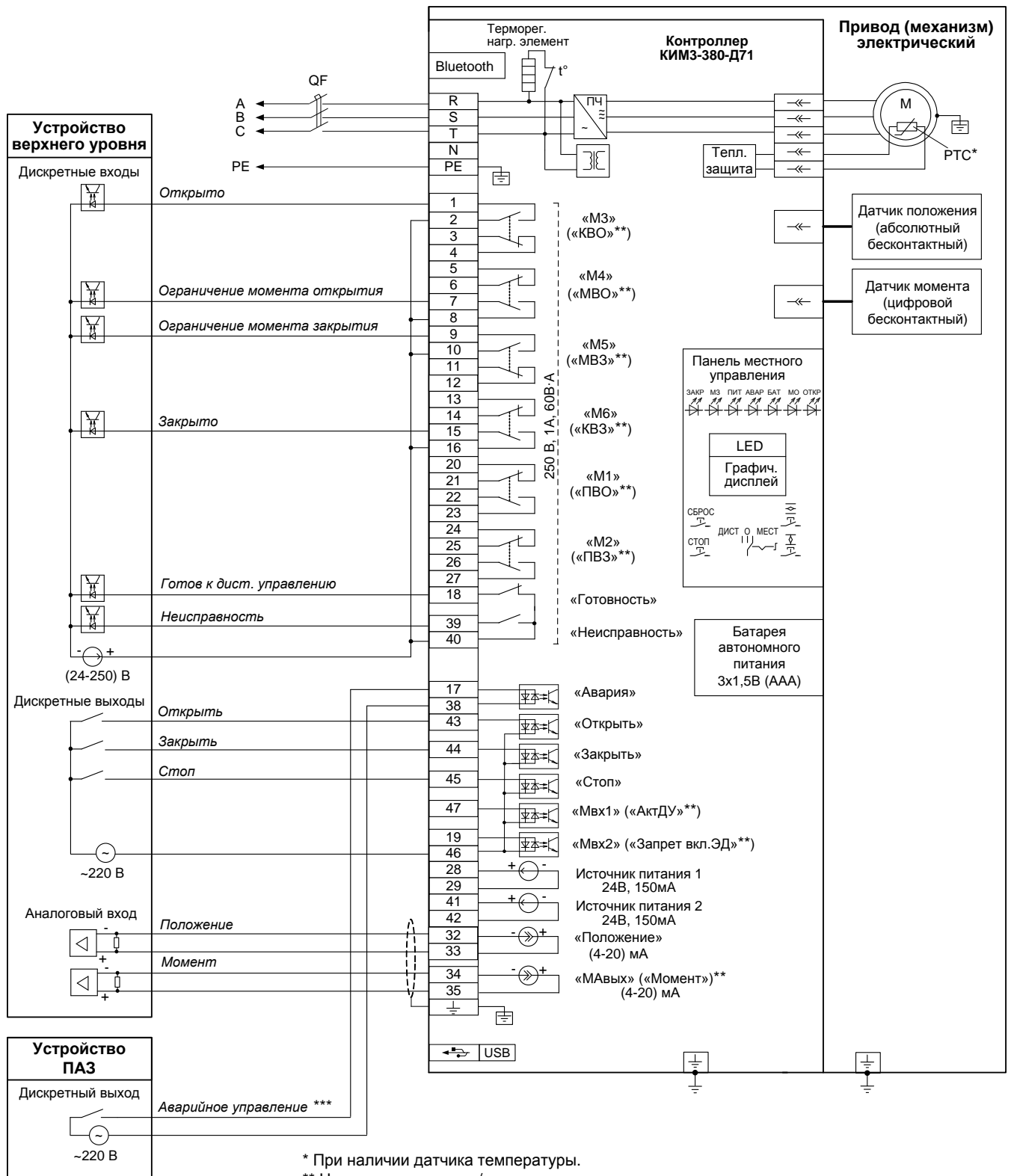
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.



* При наличии датчика температуры.

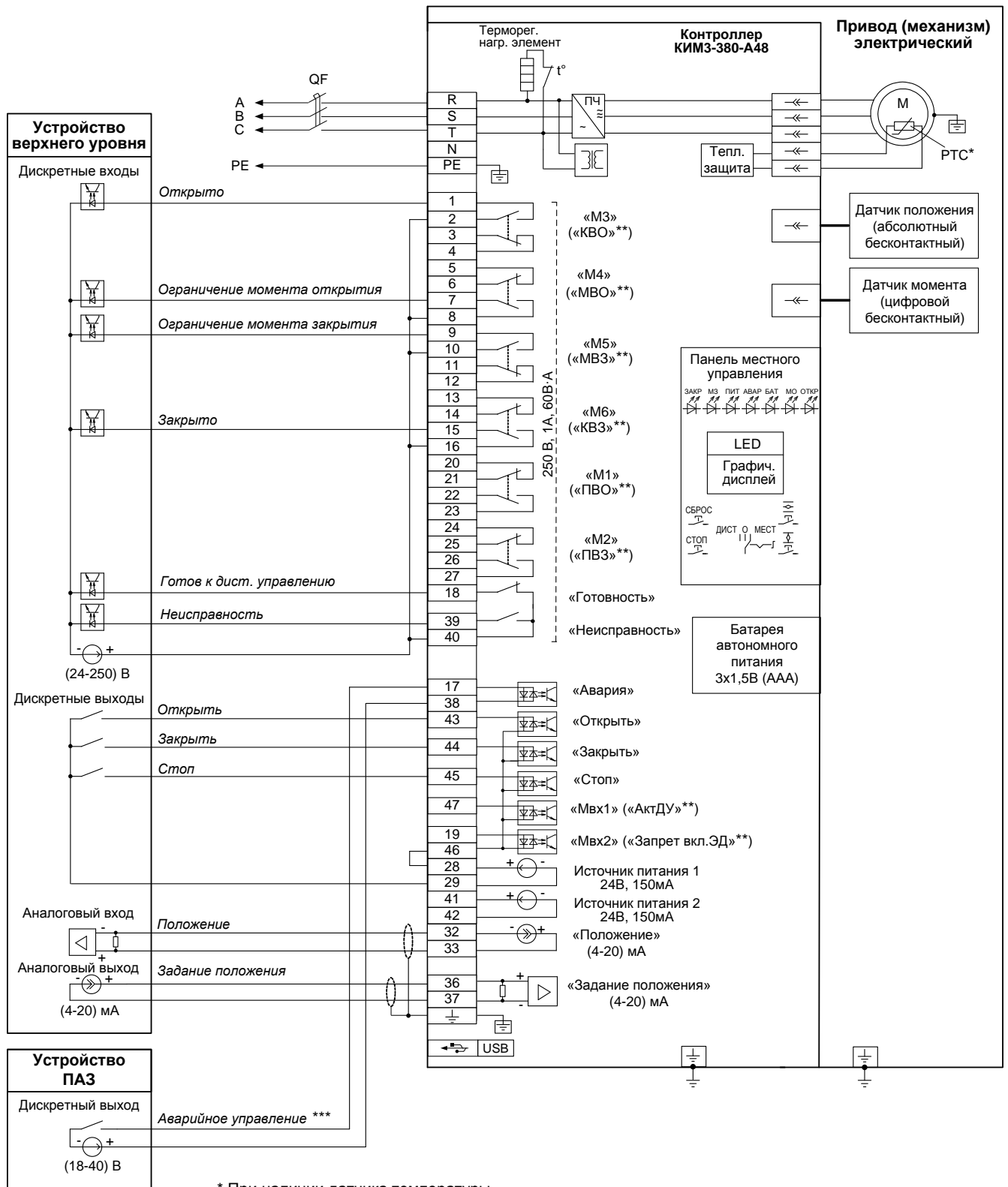
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

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

Примечание

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

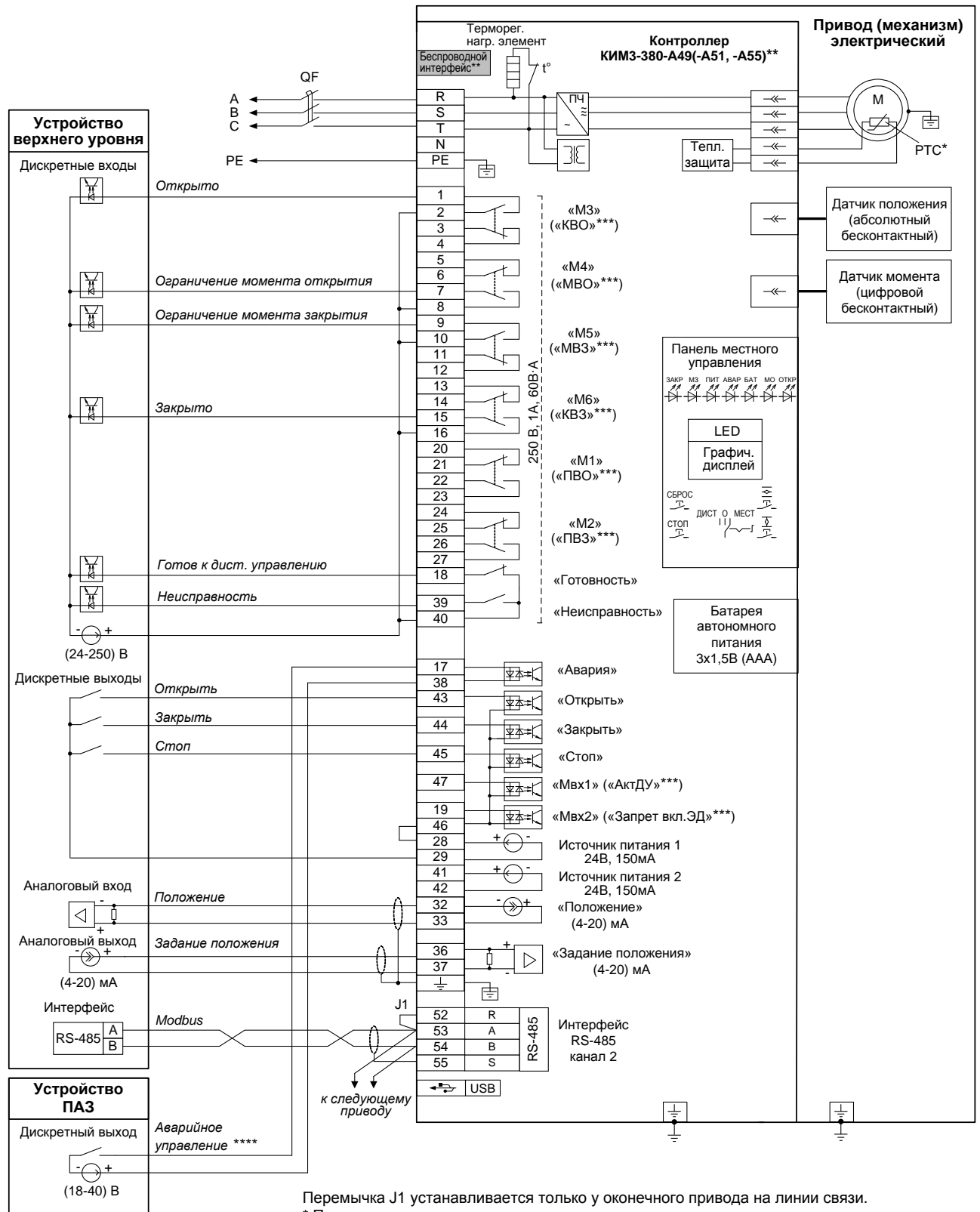
- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



* При наличии датчика температуры.
 ** Назначение выходов/входов по умолчанию.
 *** 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.

* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-Е3А51-08/09/10/11/12/15-3F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е3А55-08/09/10/11/12/15-3F.

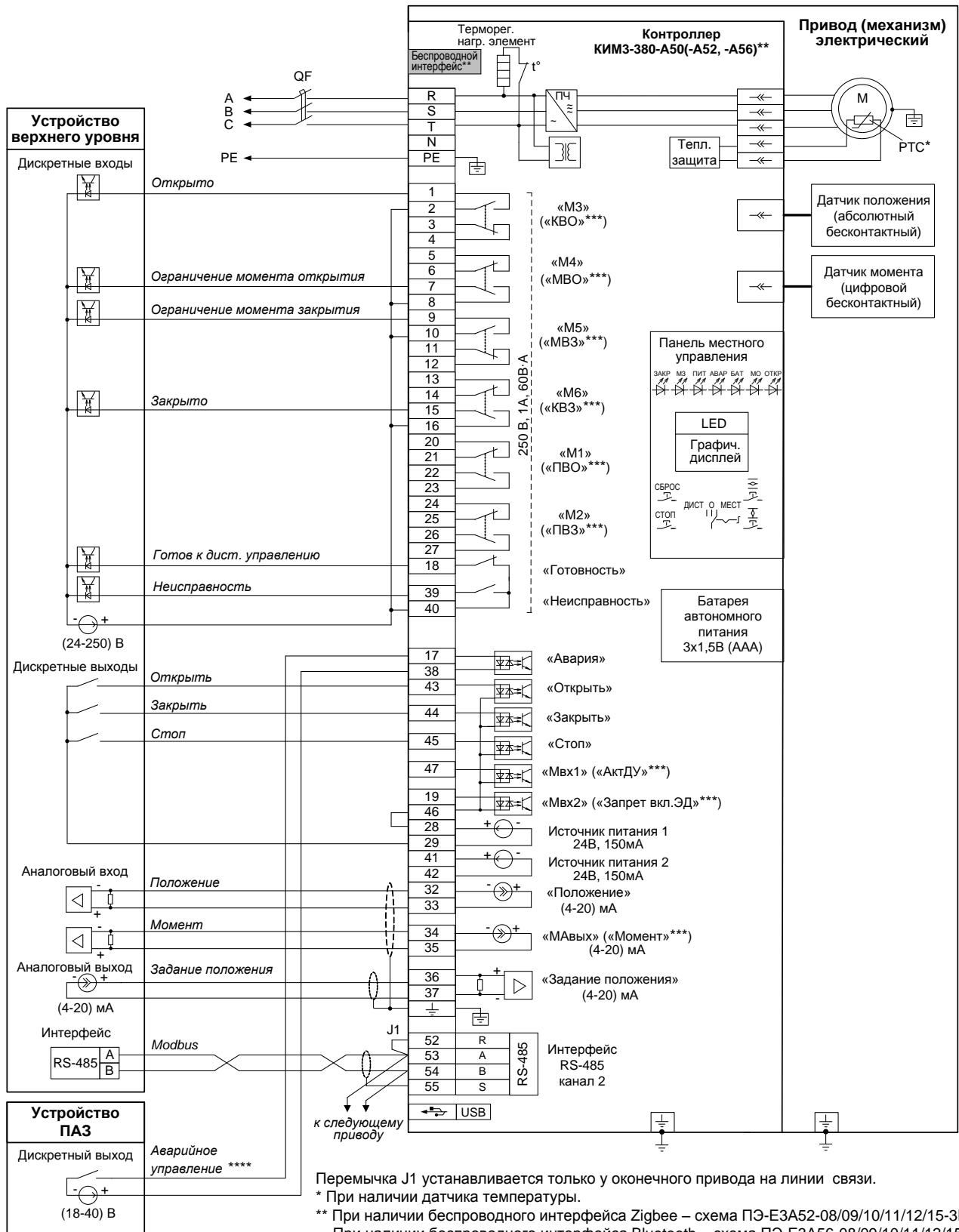
*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

**** 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.

* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-Е3А52-08/09/10/11/12/15-3F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е3А56-08/09/10/11/12/15-3F.

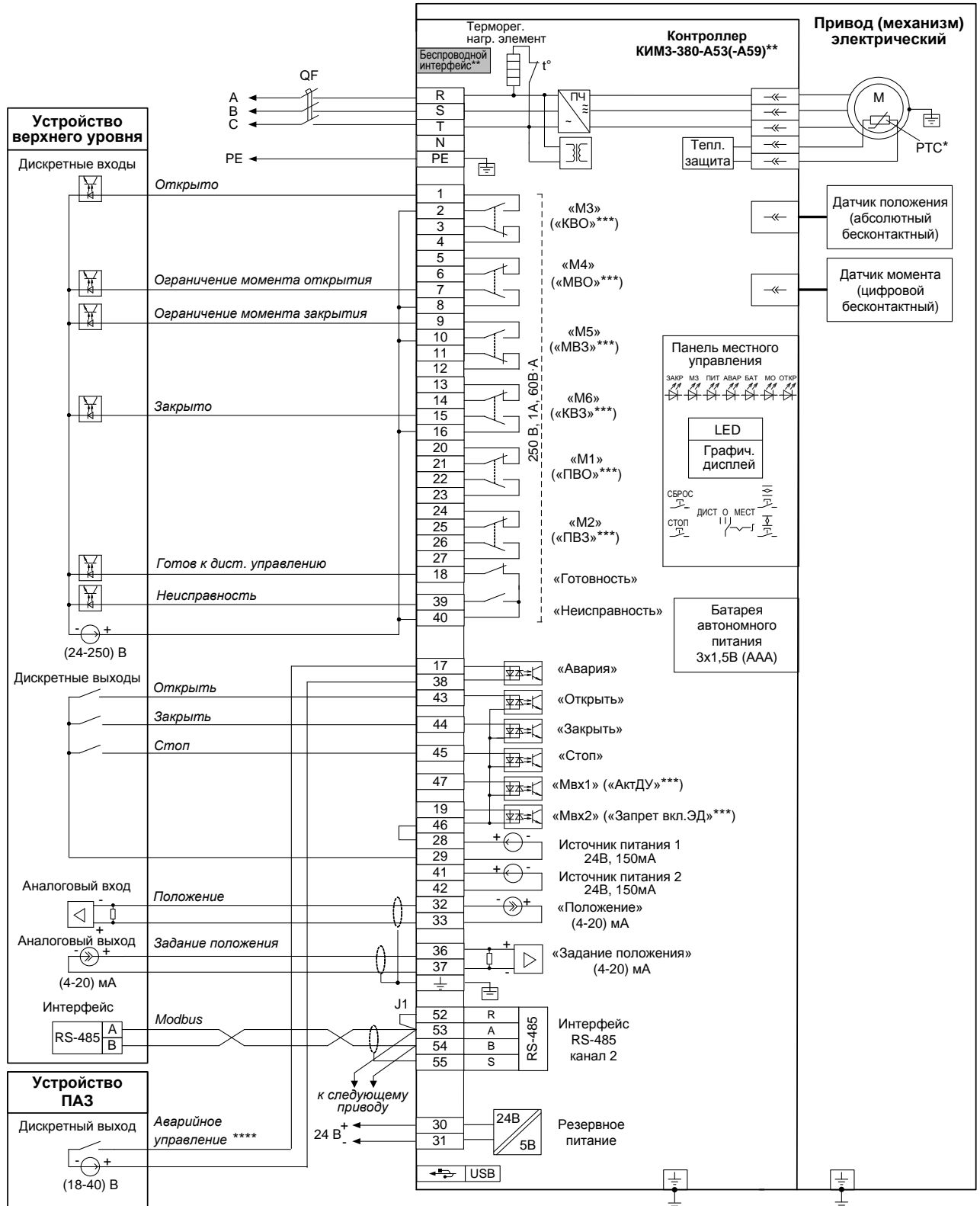
*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

**** 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.

* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-Е3А53-08/09/10/11/12/15-3F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е3А59-08/09/10/11/12/15-3F.

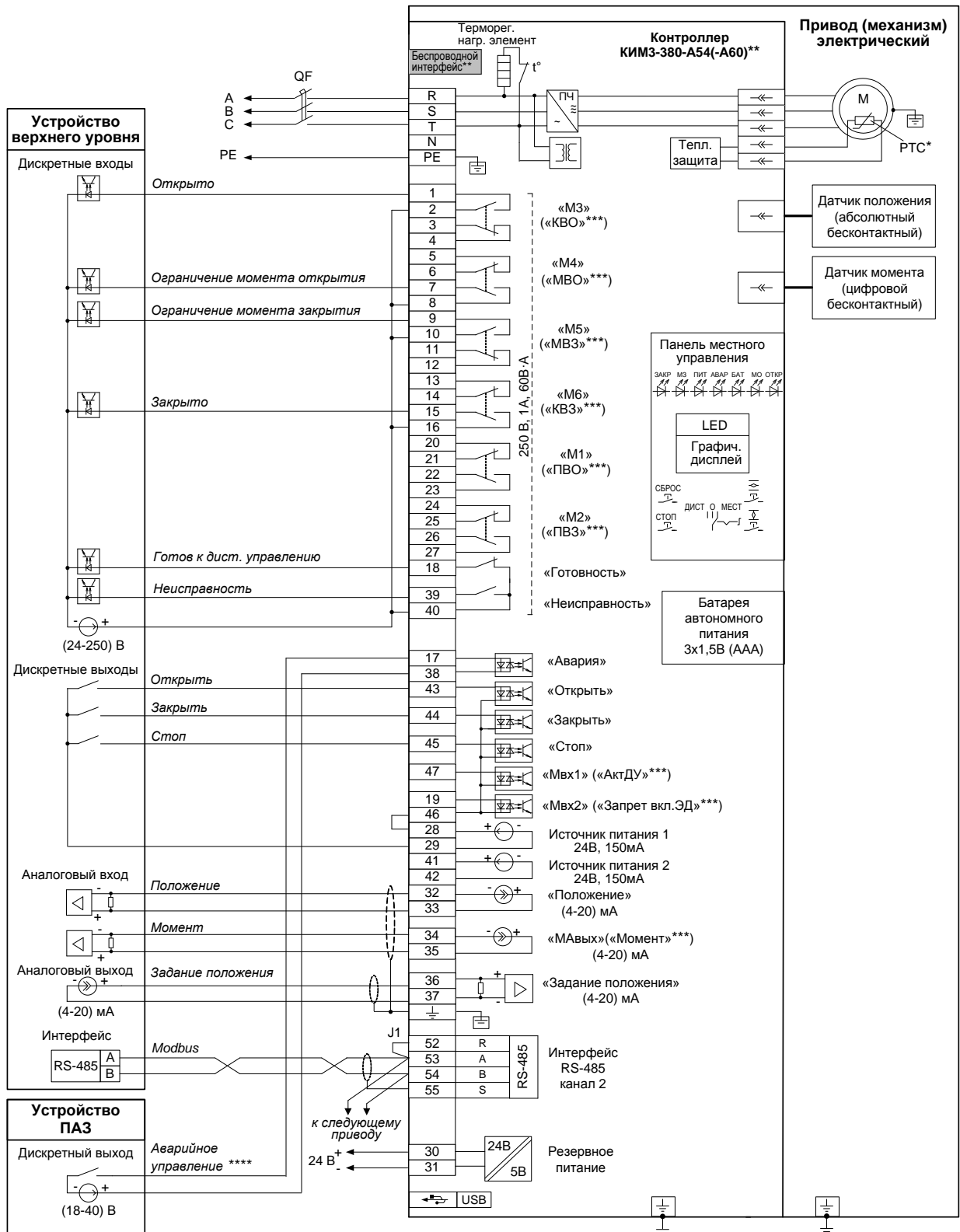
*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

**** 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.

* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-Е3А54-08/09/10/11/12/15-3F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е3А60-08/09/10/11/12/15-3F.

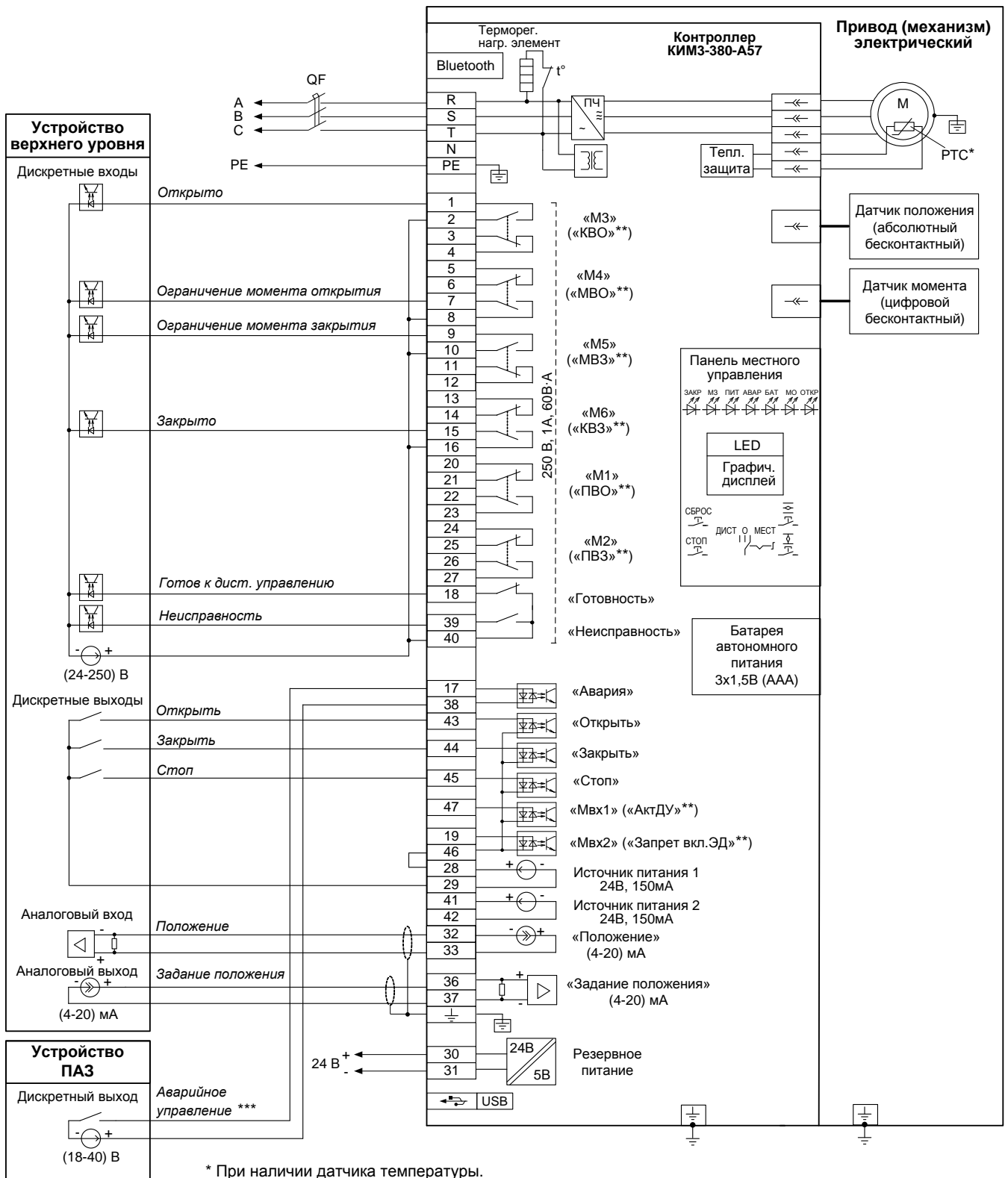
*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

**** 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.



* При наличии датчика температуры.

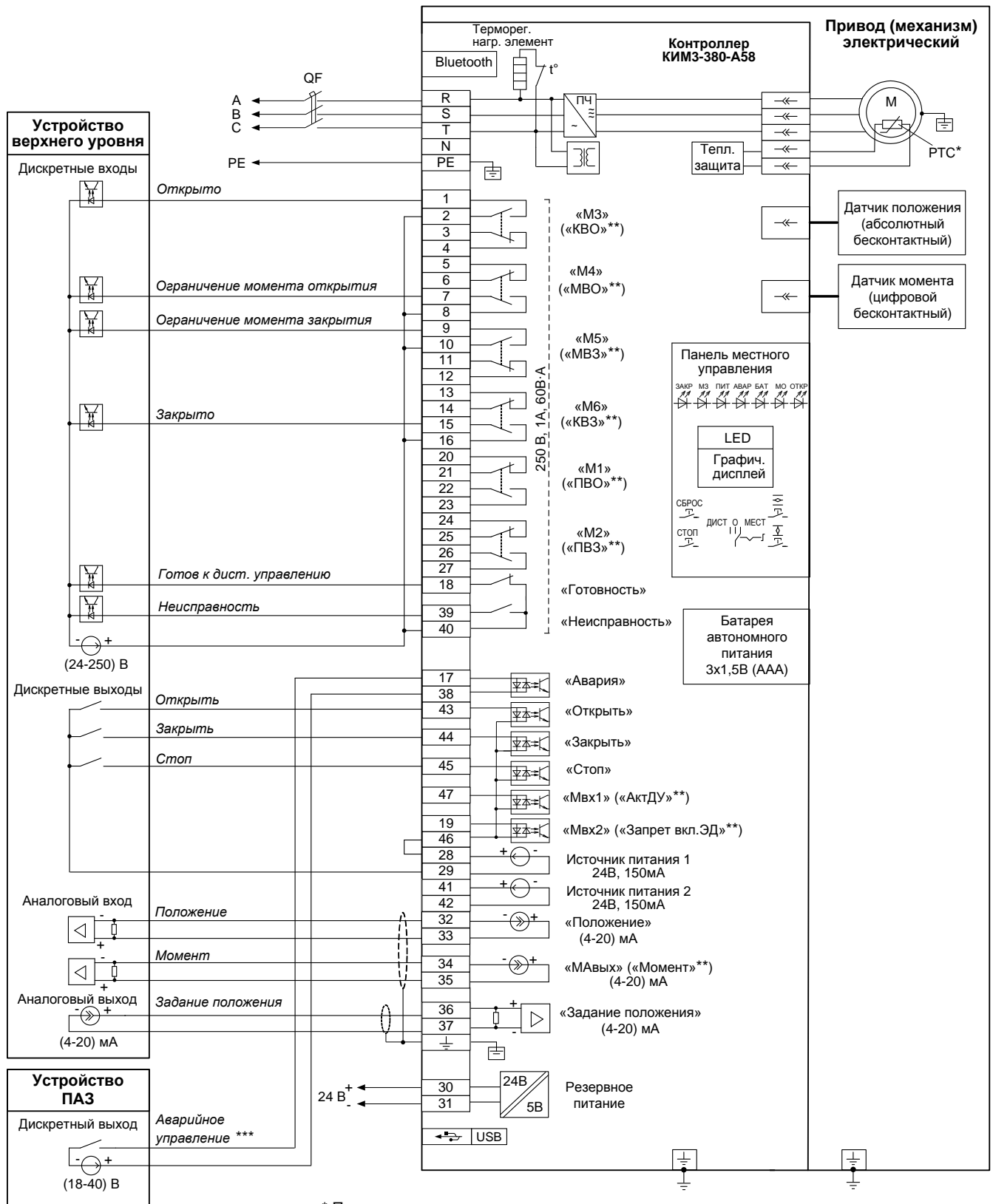
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.



* При наличии датчика температуры.

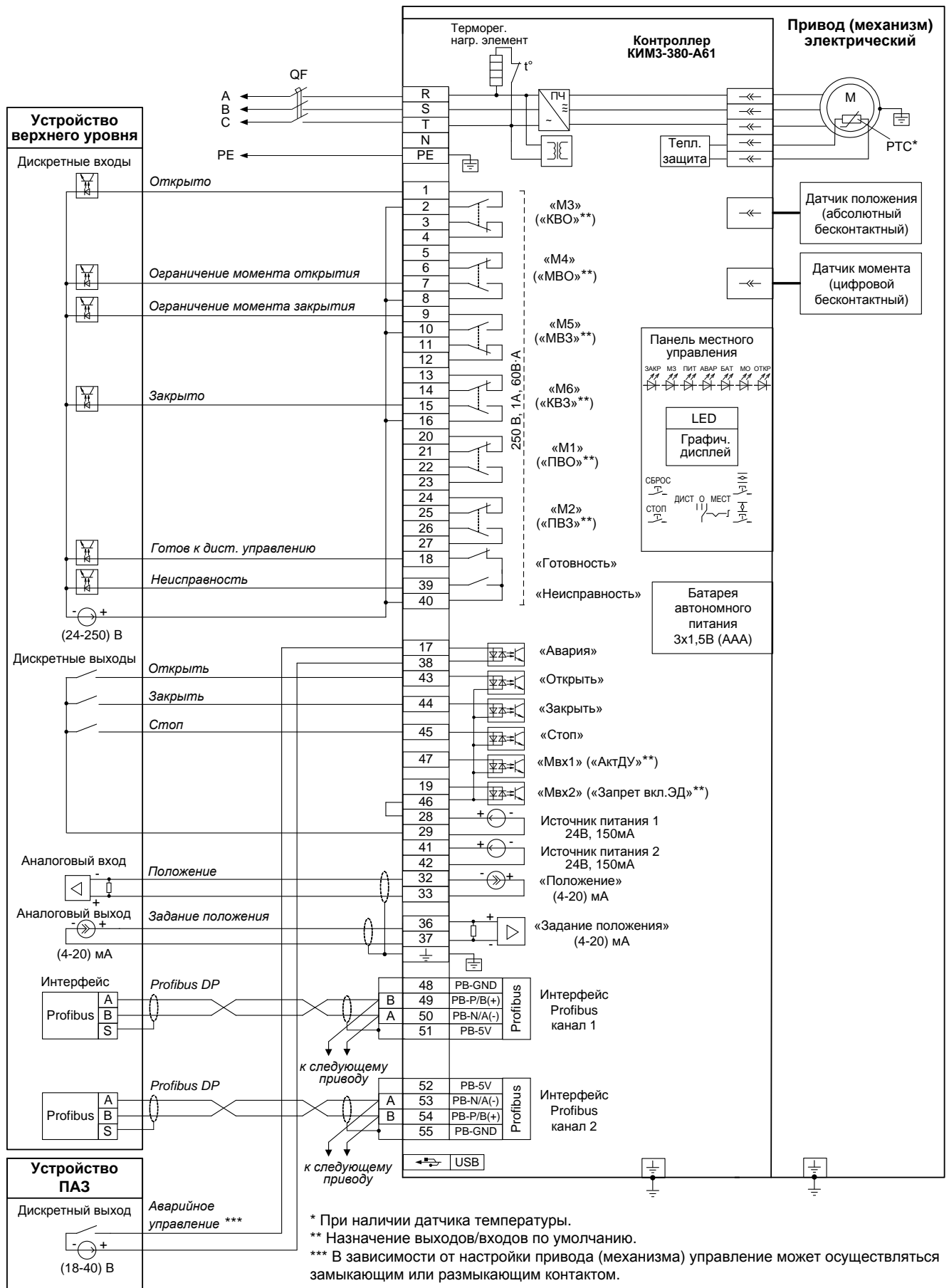
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.



* При наличии датчика температуры.

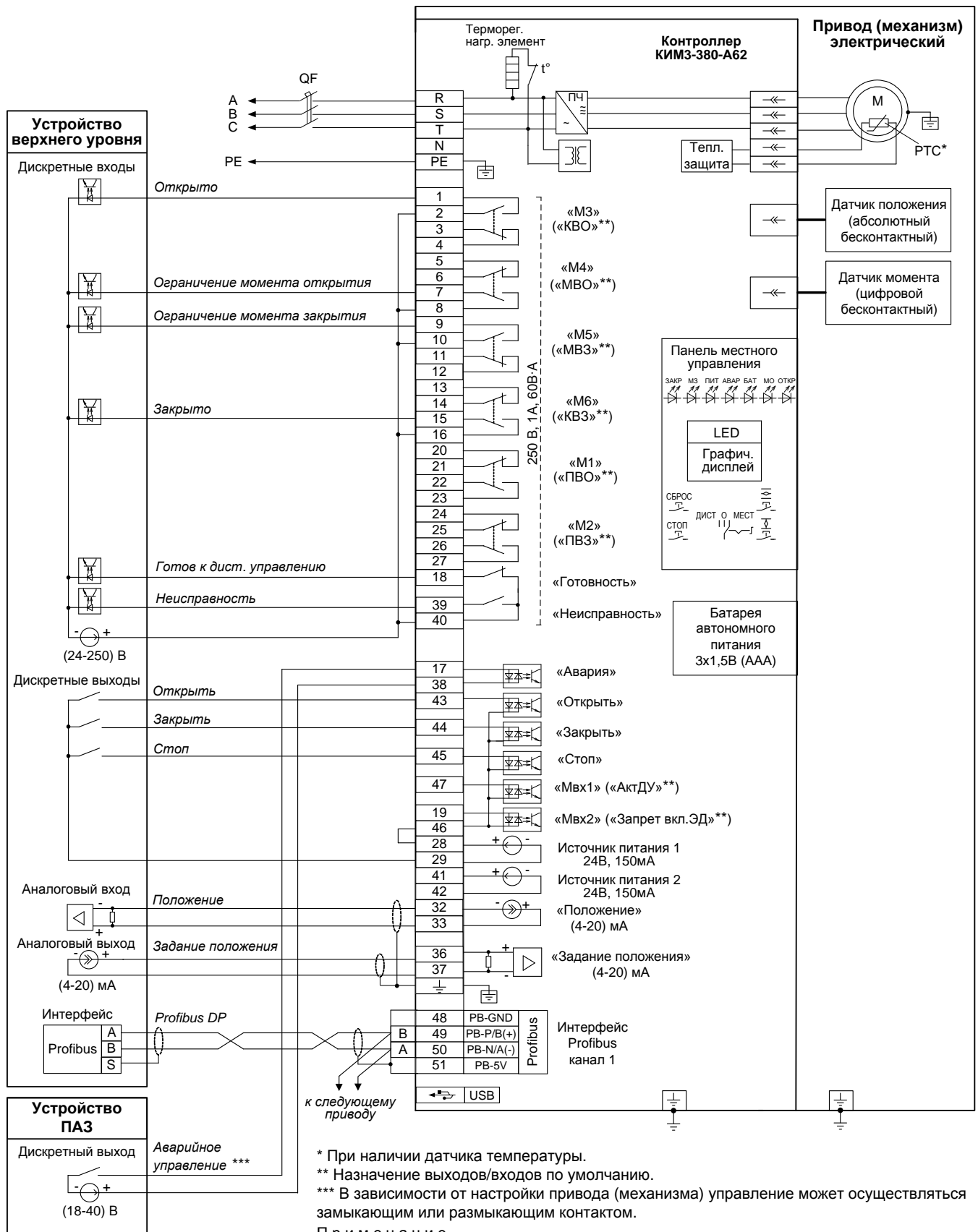
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.



* При наличии датчика температуры.

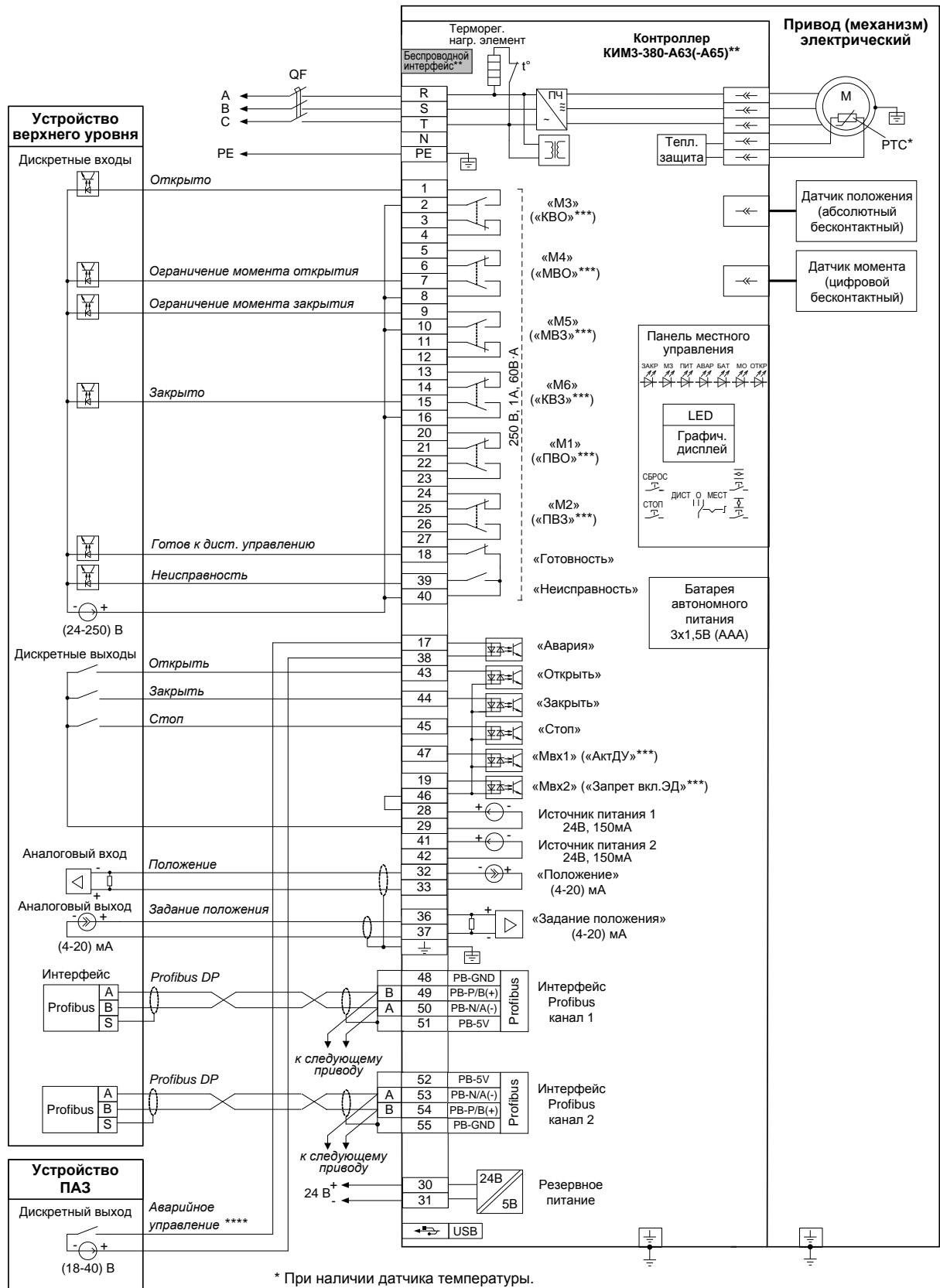
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.



* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-Е3А63-08/09/10/11/12/15-3F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е3А65-08/09/10/11/12/15-3F.

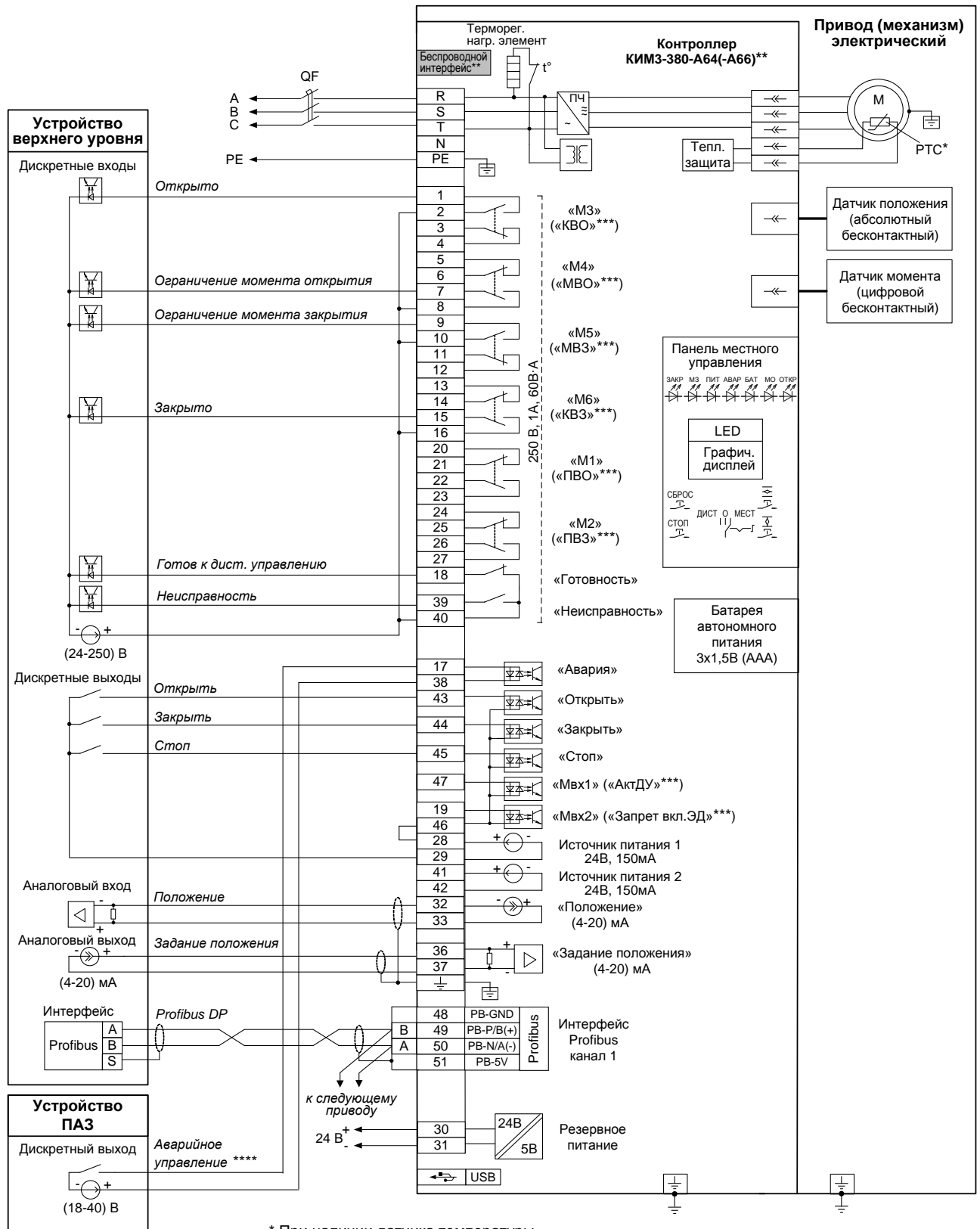
*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

**** 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.



* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-Е3А64-08/09/10/11/12/15-3F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е3А66-08/09/10/11/12/15-3F.

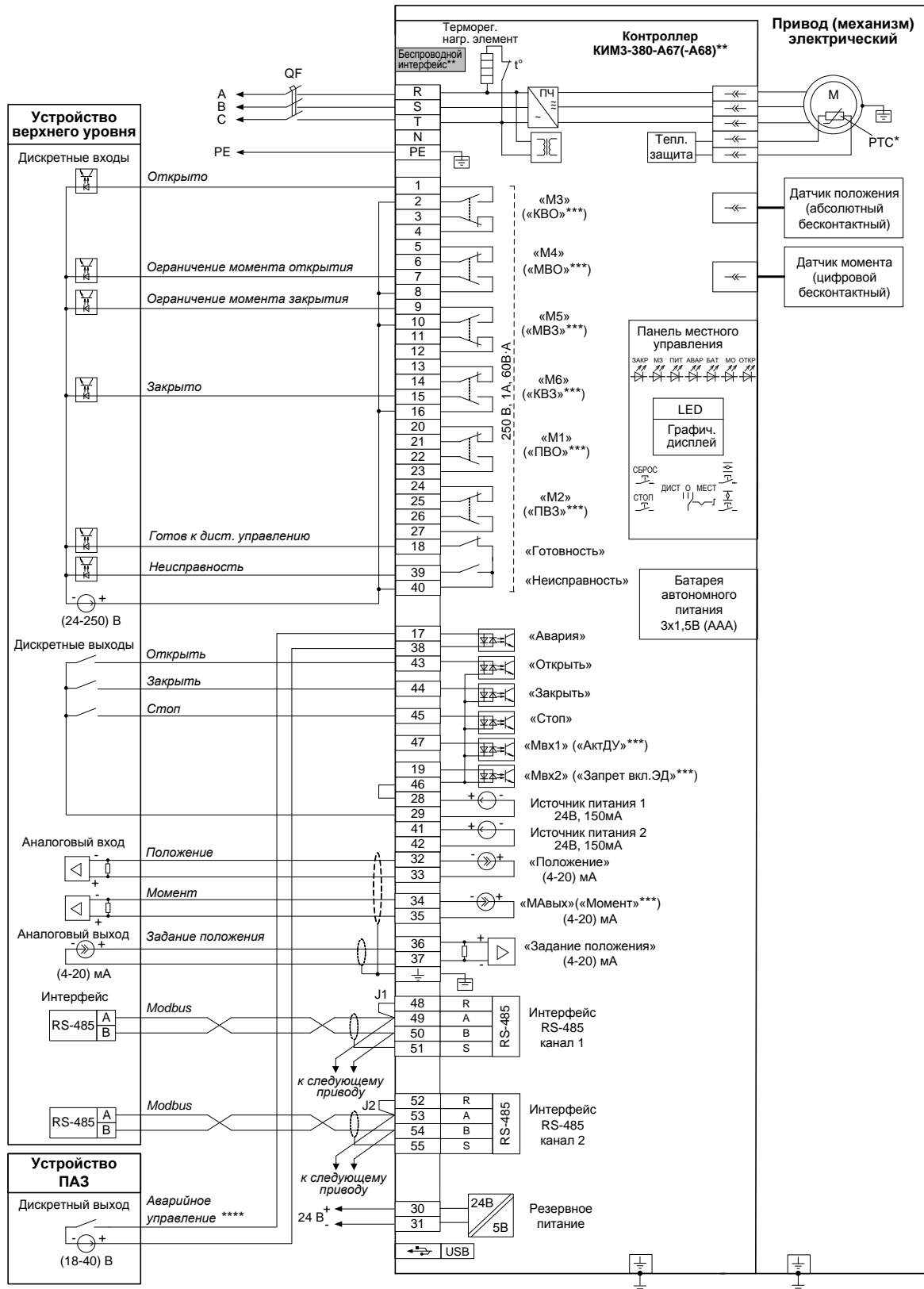
*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

**** 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.

* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-Е3А67-08/09/10/11/12/15-3F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е3А68-08/09/10/11/12/15-3F.

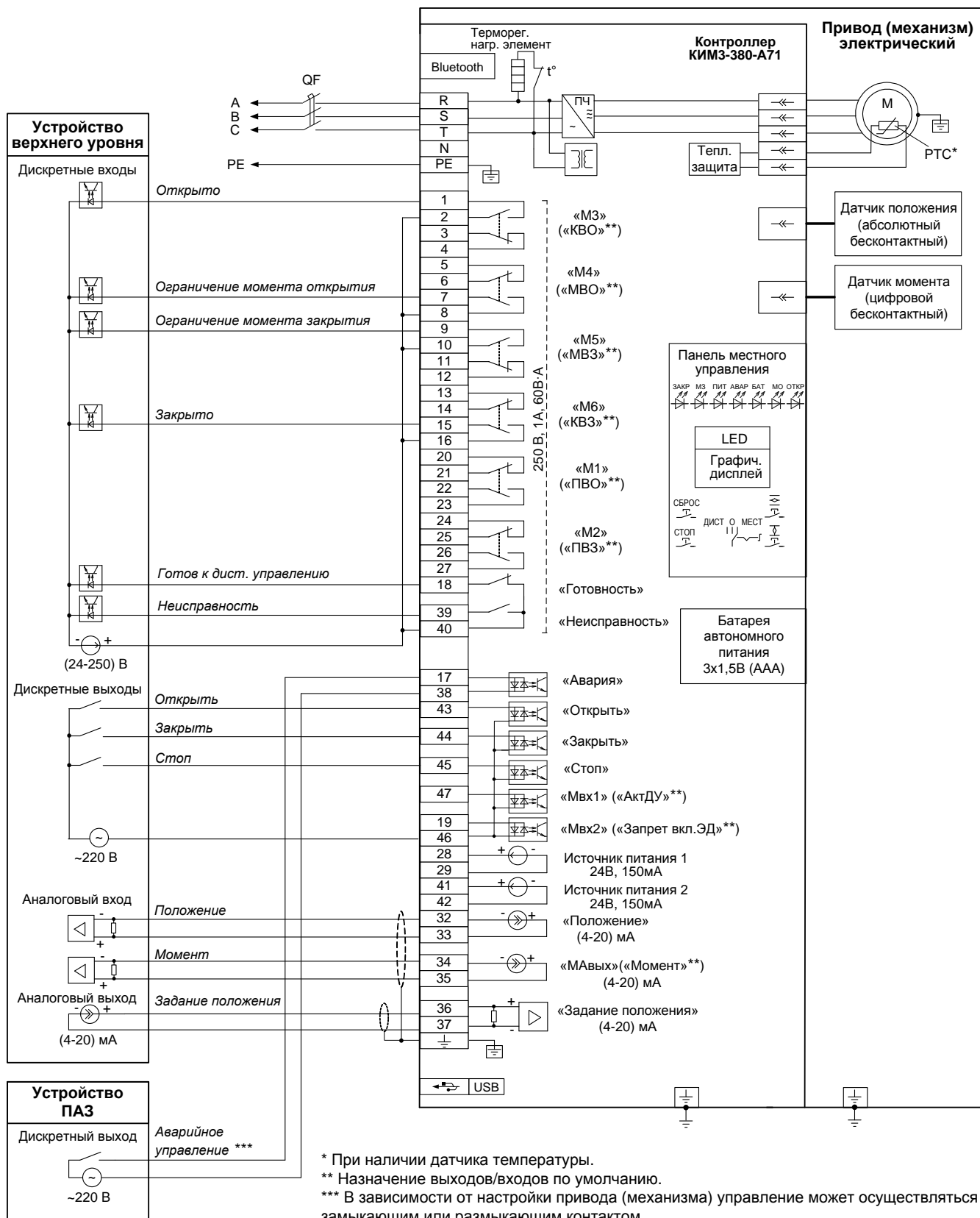
*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

**** 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.



* При наличии датчика температуры.

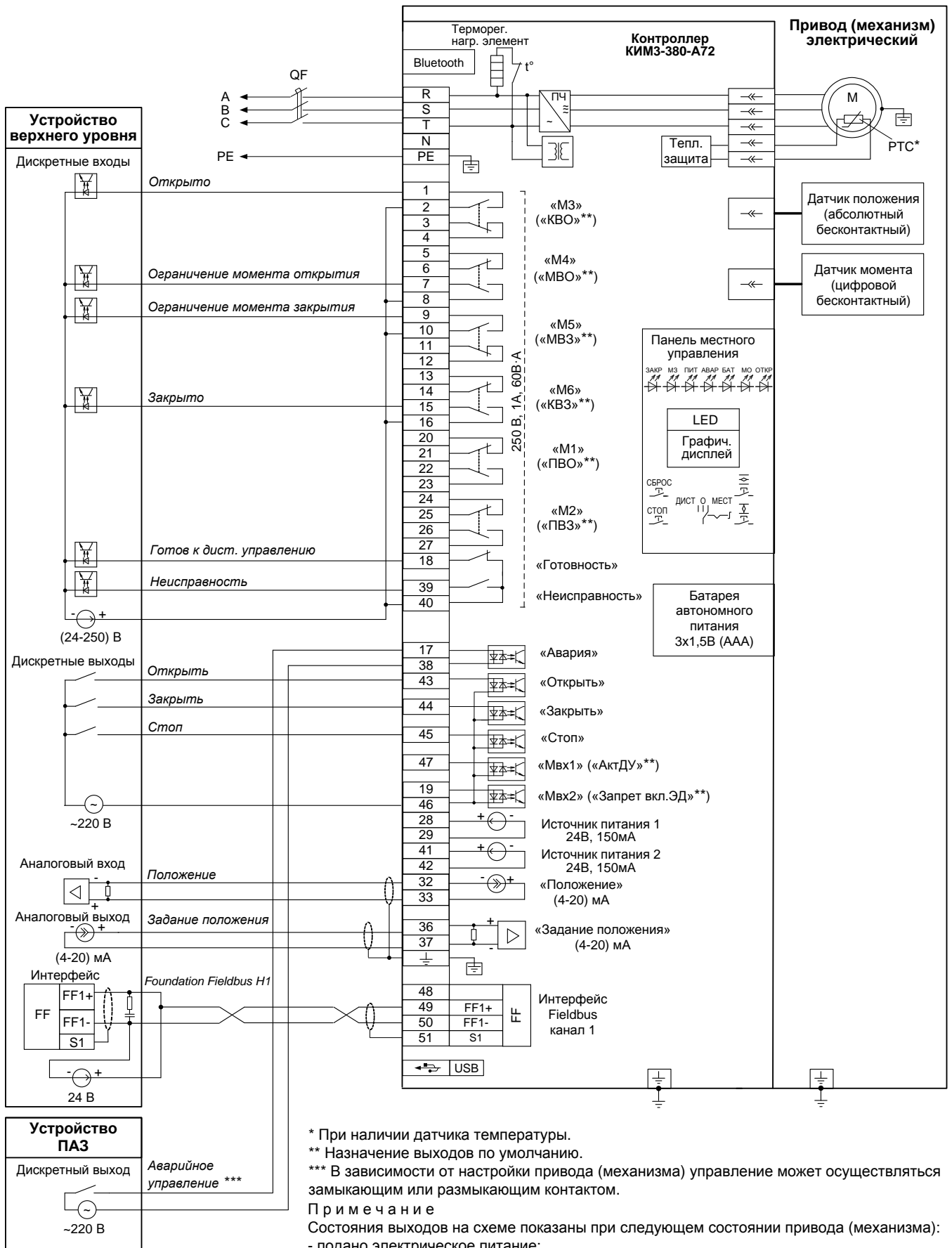
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.



* При наличии датчика температуры.

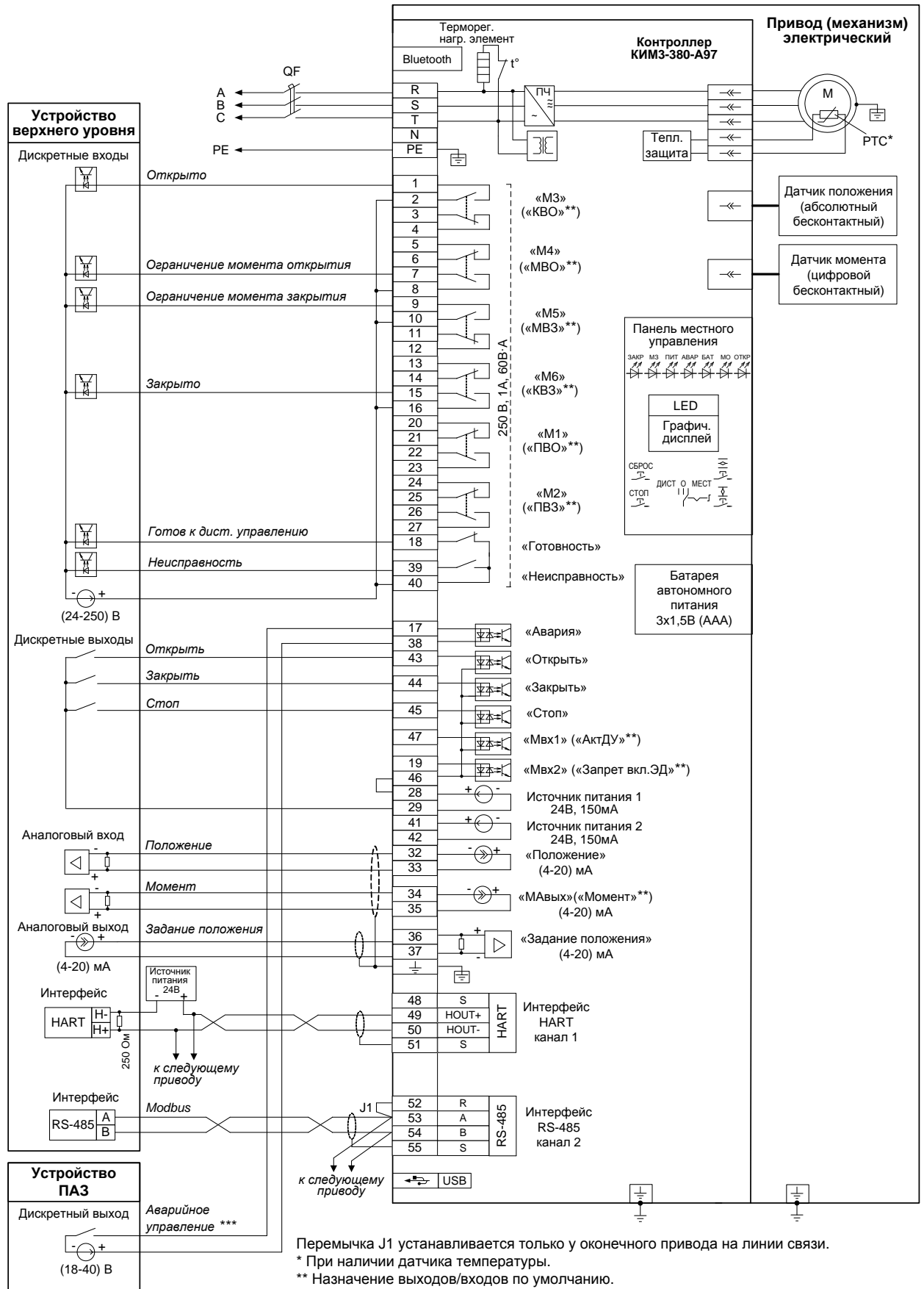
** Назначение выходов по умолчанию.

*** 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.

* При наличии датчика температуры.

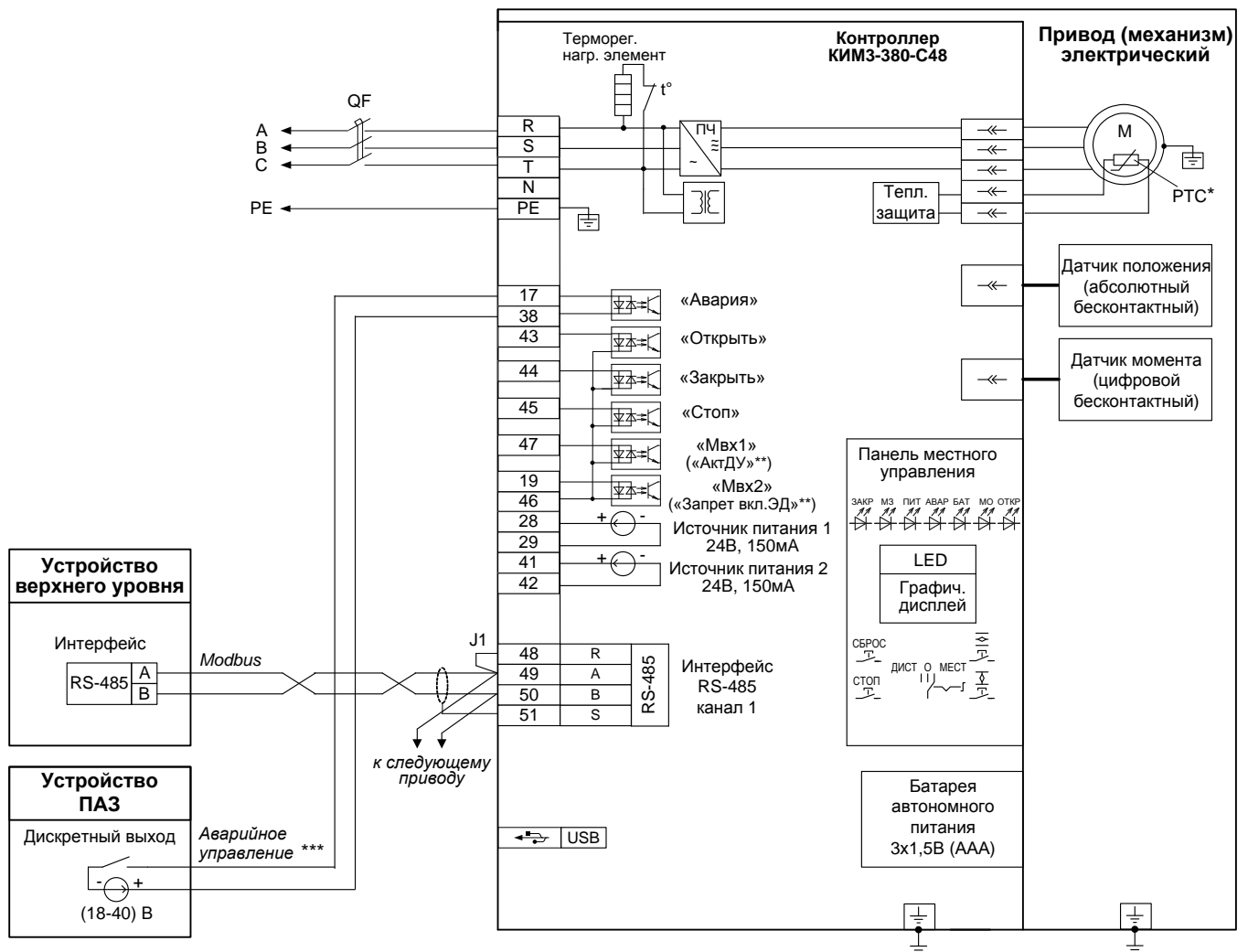
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.

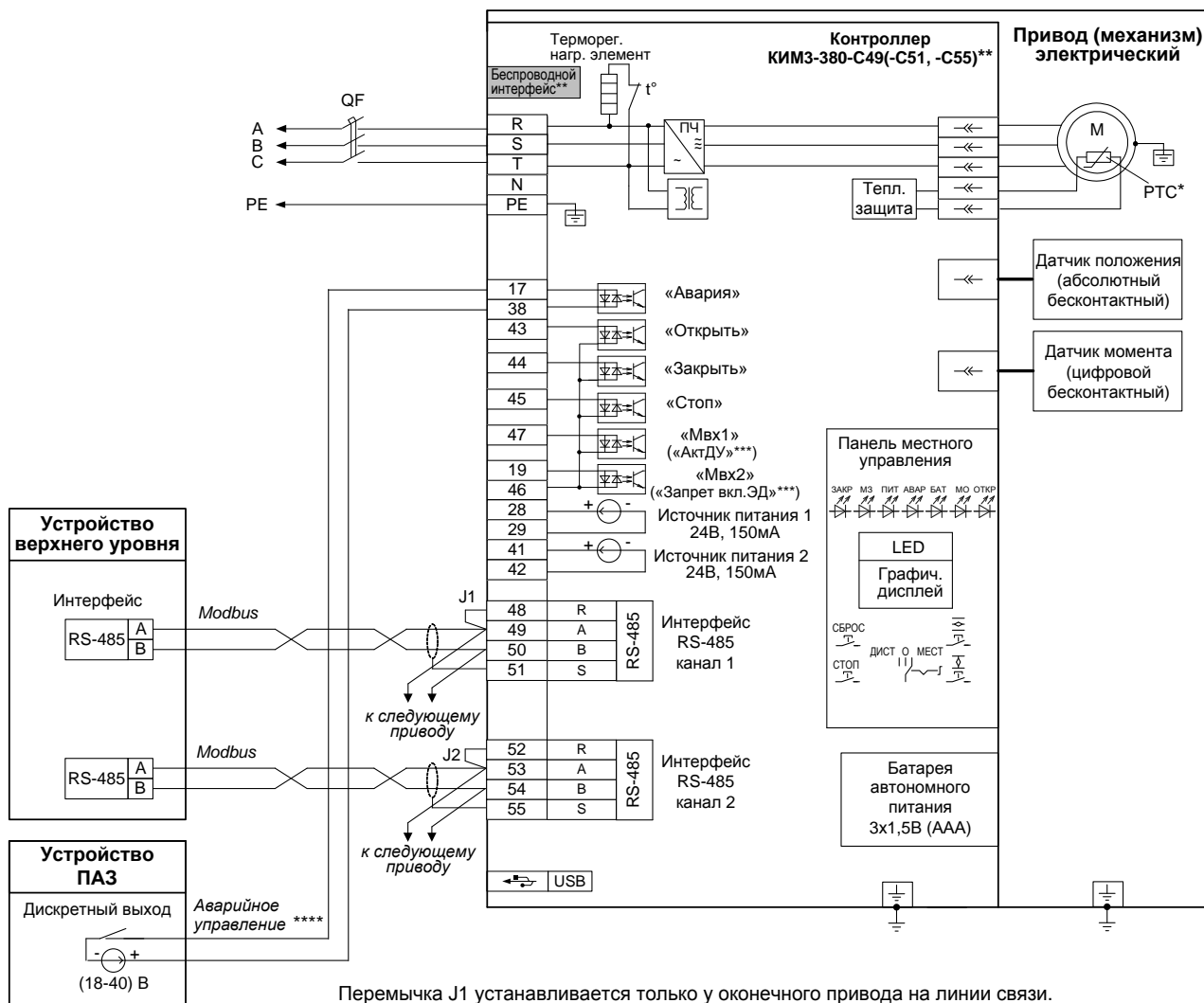


Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

* При наличии датчика температуры.

** Назначение выходов/входов по умолчанию.

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



Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

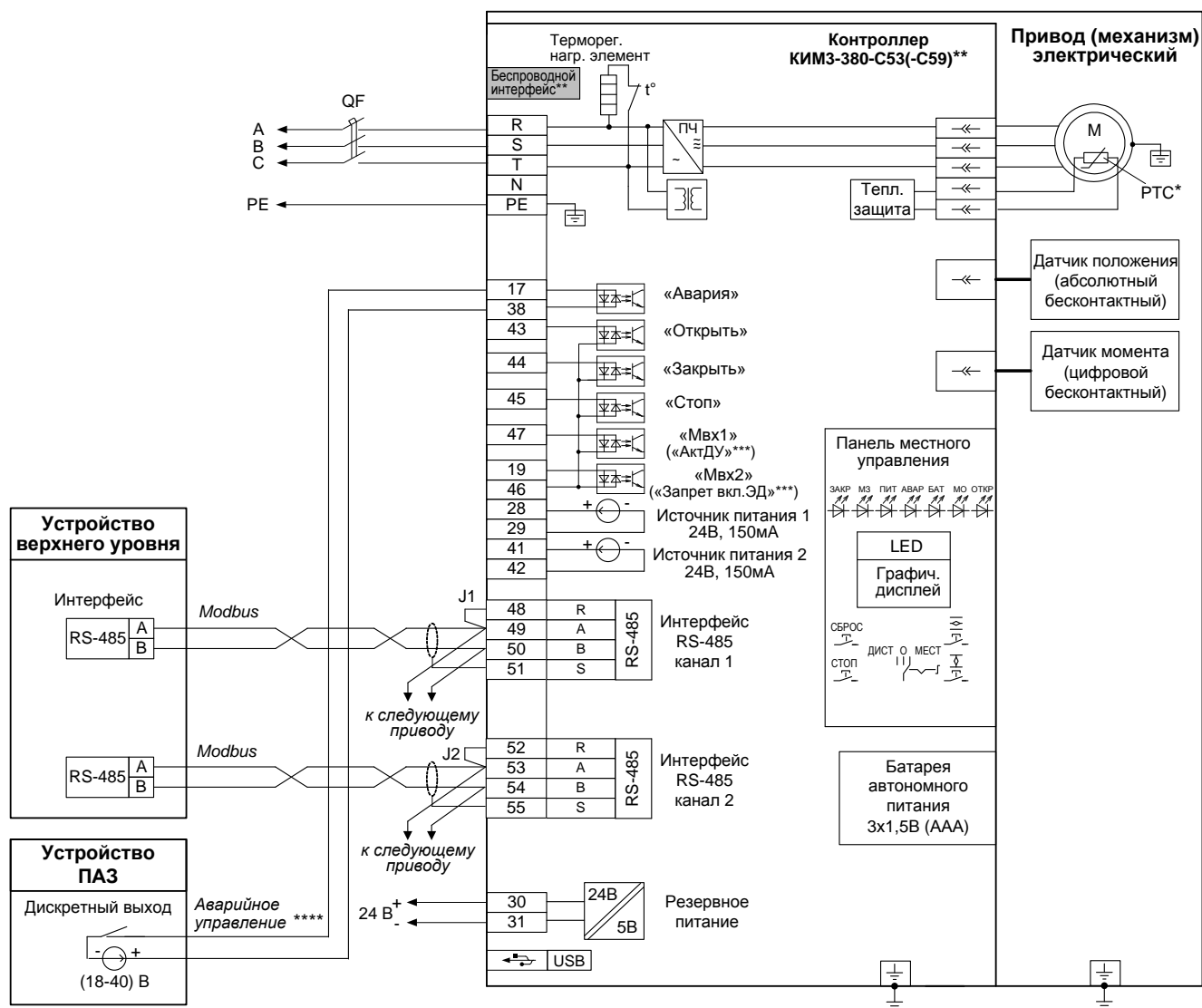
* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-ЕЗС51-08/09/10/11/12/15-3F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-ЕЗС55-08/09/10/11/12/15-3F.

*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

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



Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

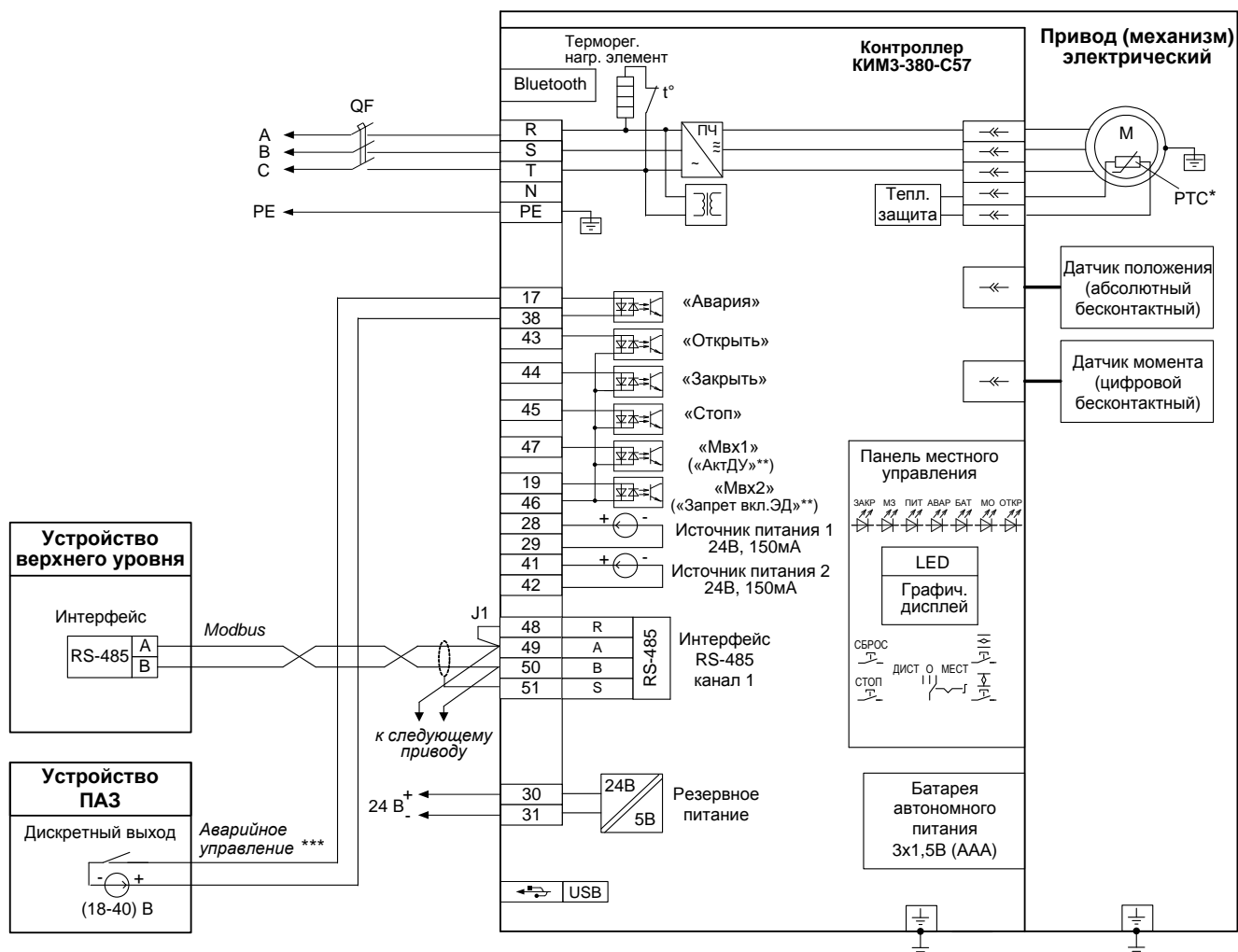
* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-ЕЗС53-08/09/10/11/12/15-3F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-ЕЗС59-08/09/10/11/12/15-3F.

*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

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

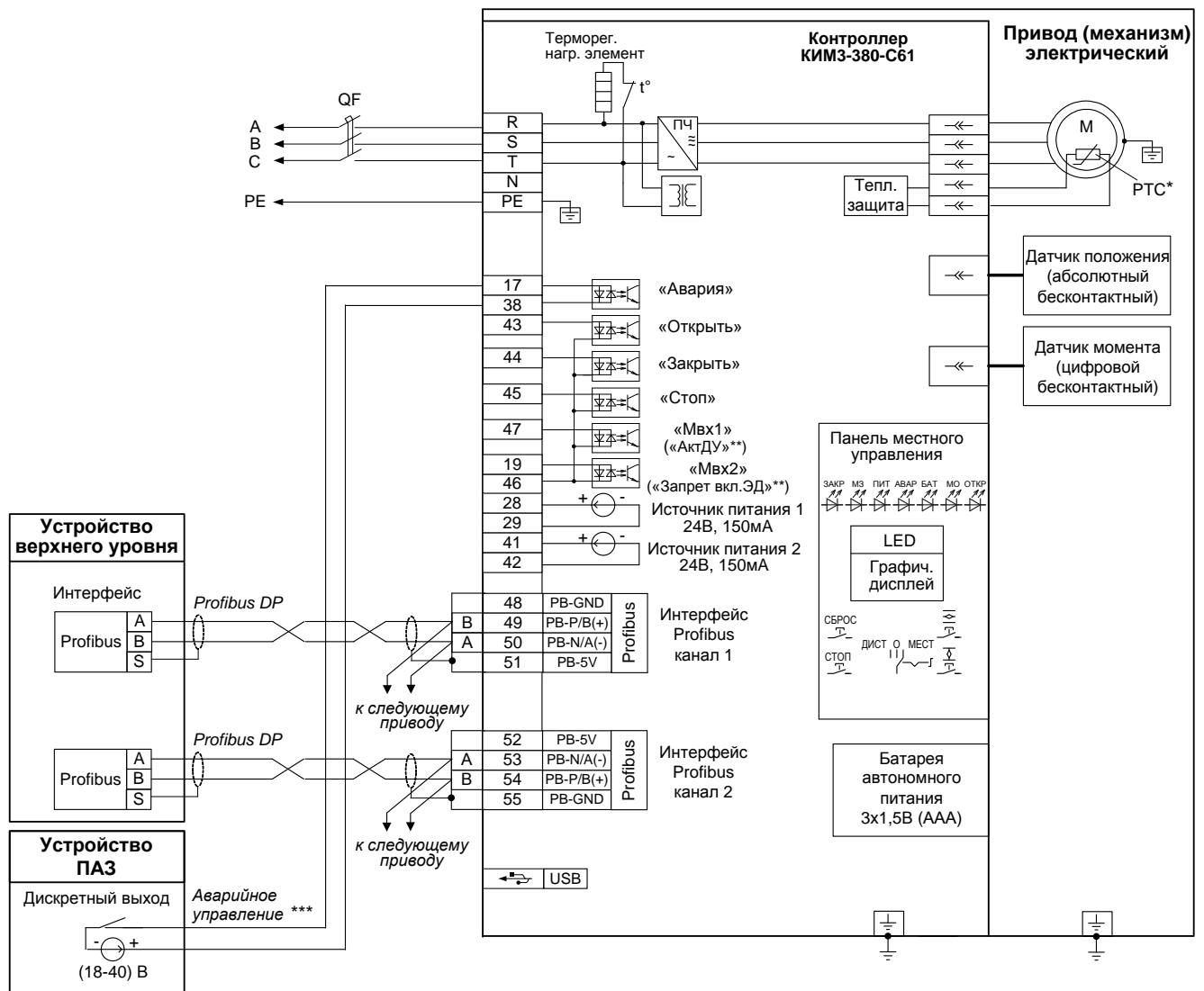


Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

* При наличии датчика температуры.

** Назначение выходов/входов по умолчанию.

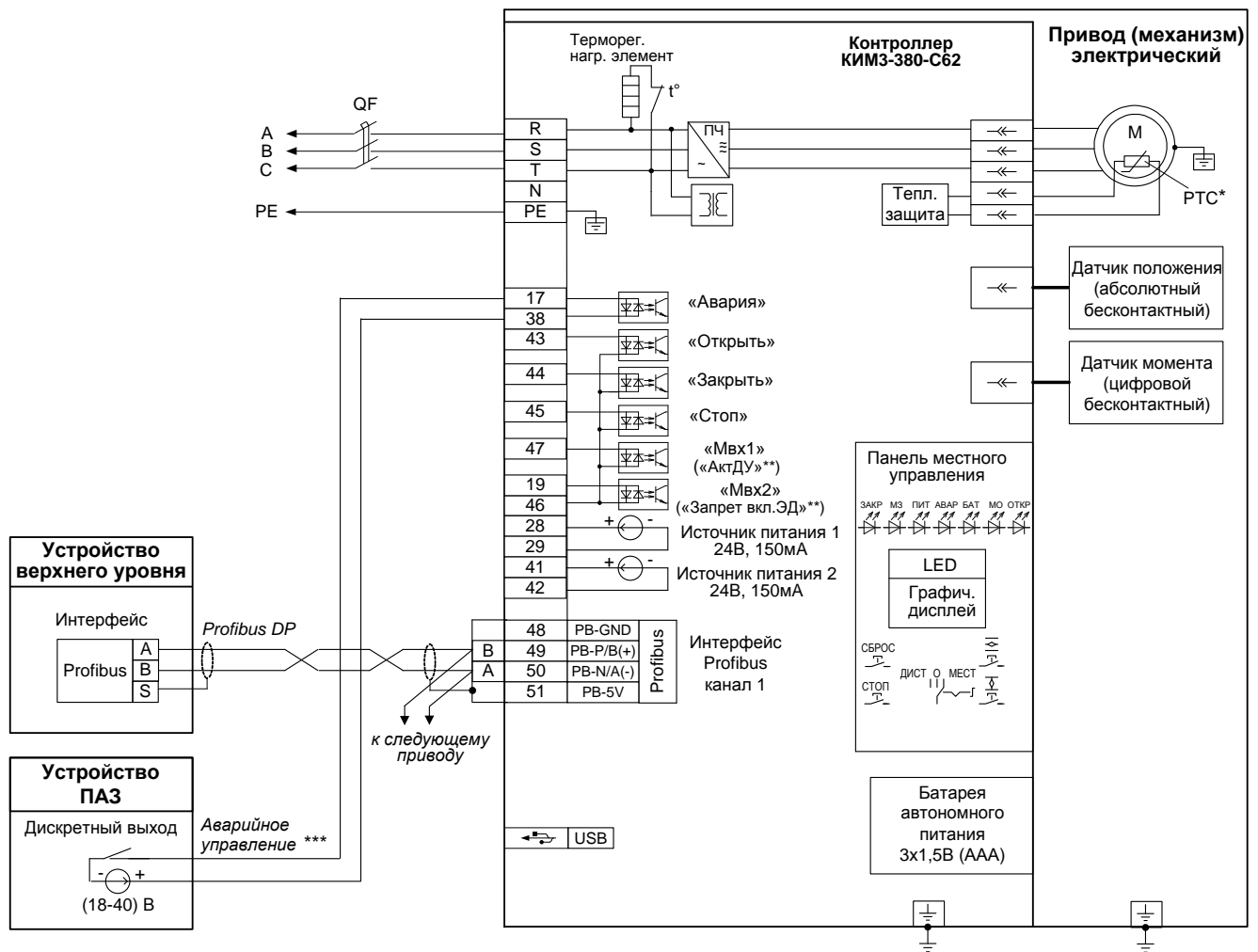
*** В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.



* При наличии датчика температуры.

** Назначение выходов/входов по умолчанию.

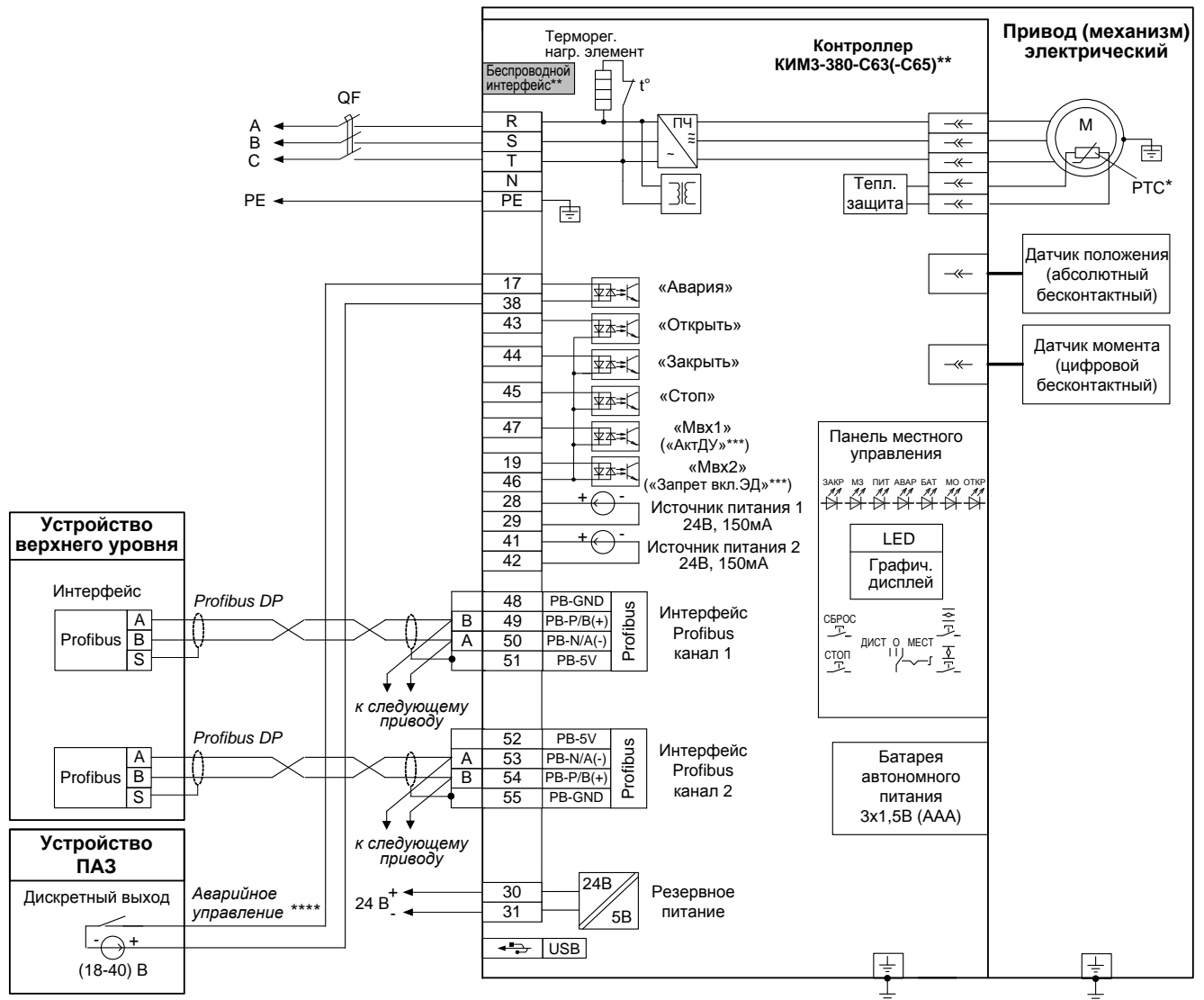
*** В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.



* При наличии датчика температуры.

** Назначение выходов/входов по умолчанию.

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



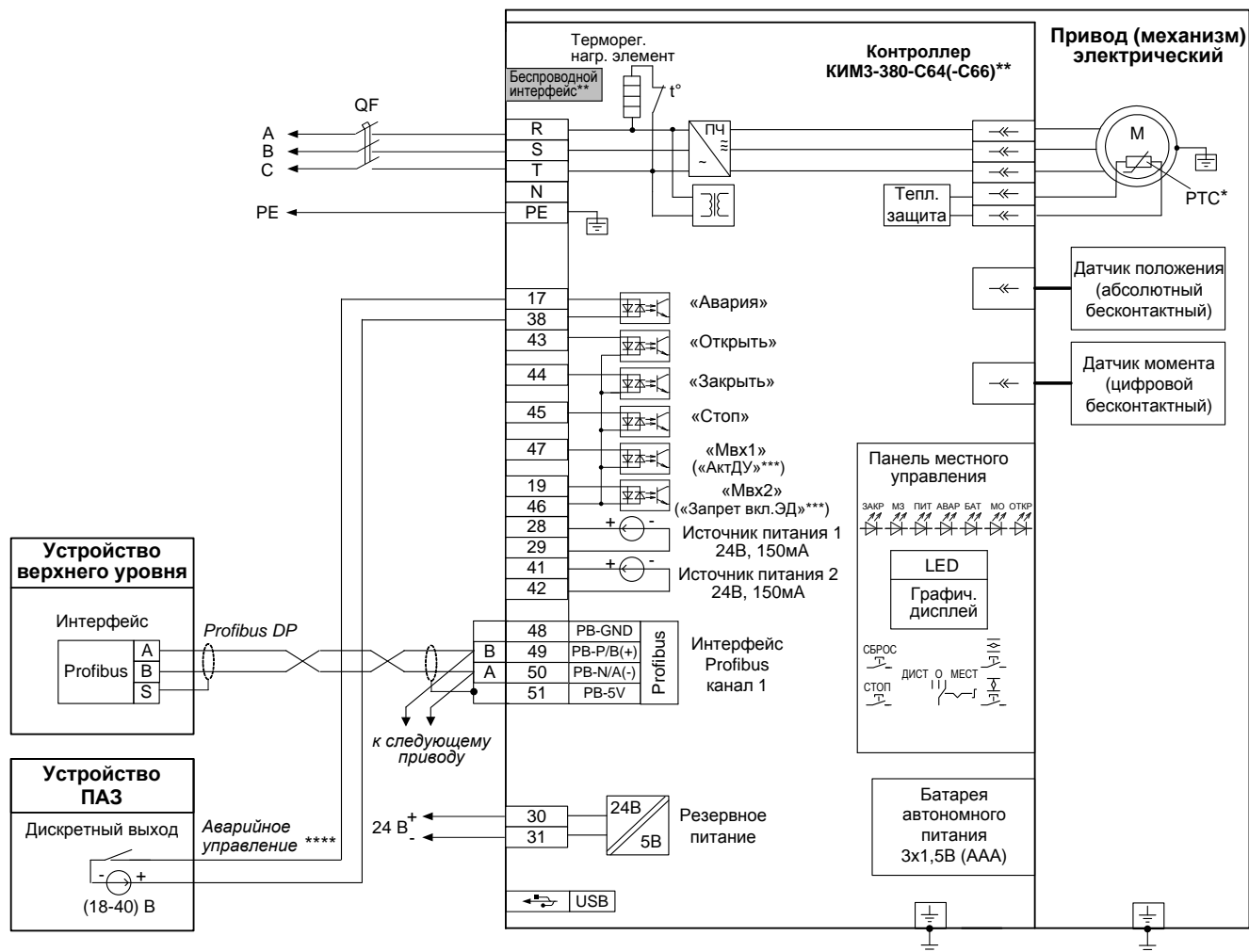
* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-ЕЗС63-08/09/10/11/12/15-3F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-ЕЗС65-08/09/10/11/12/15-3F.

*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

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



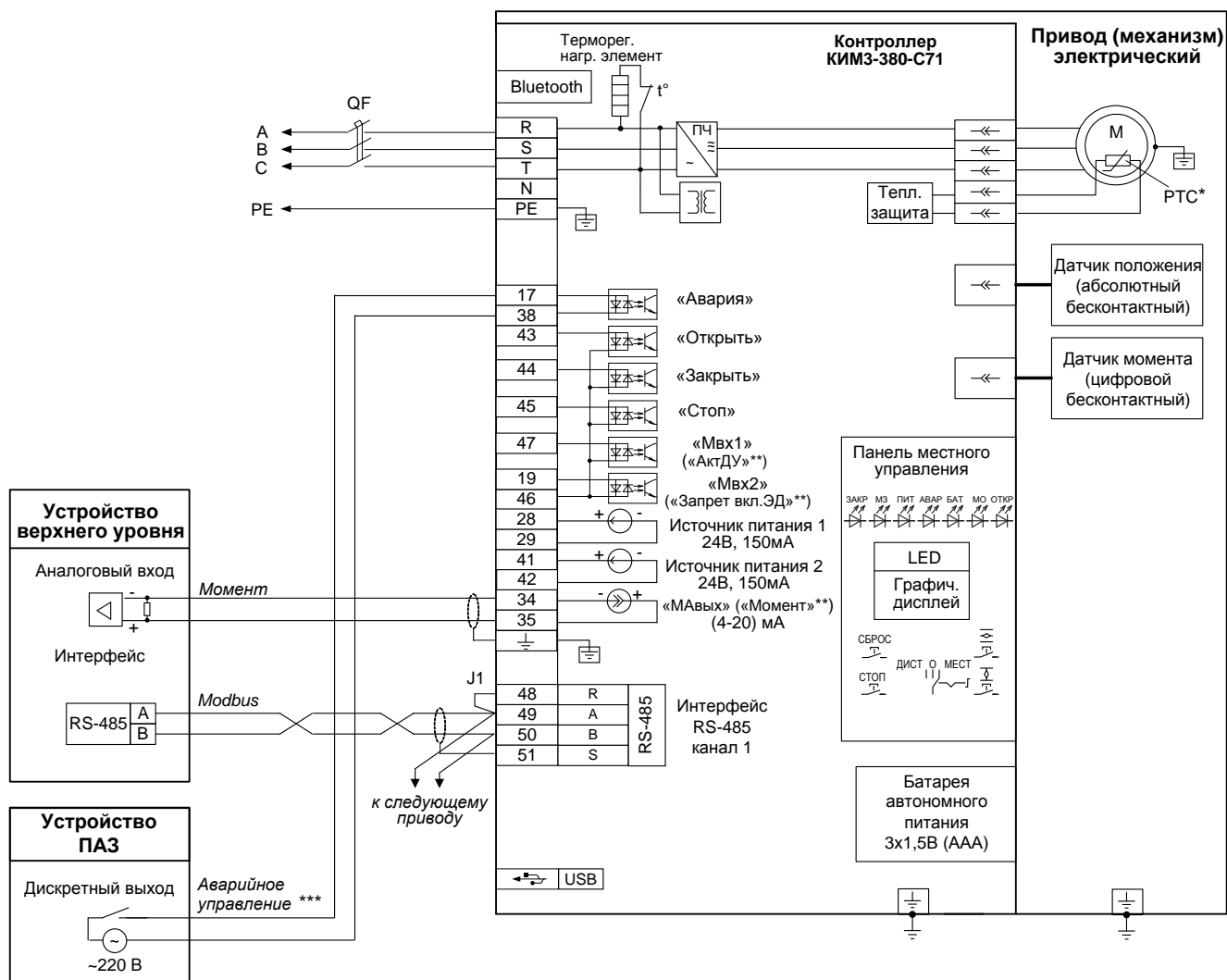
* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-ЕЗС64-08/09/10/11/12/15-3F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-ЕЗС66-08/09/10/11/12/15-3F.

*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

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

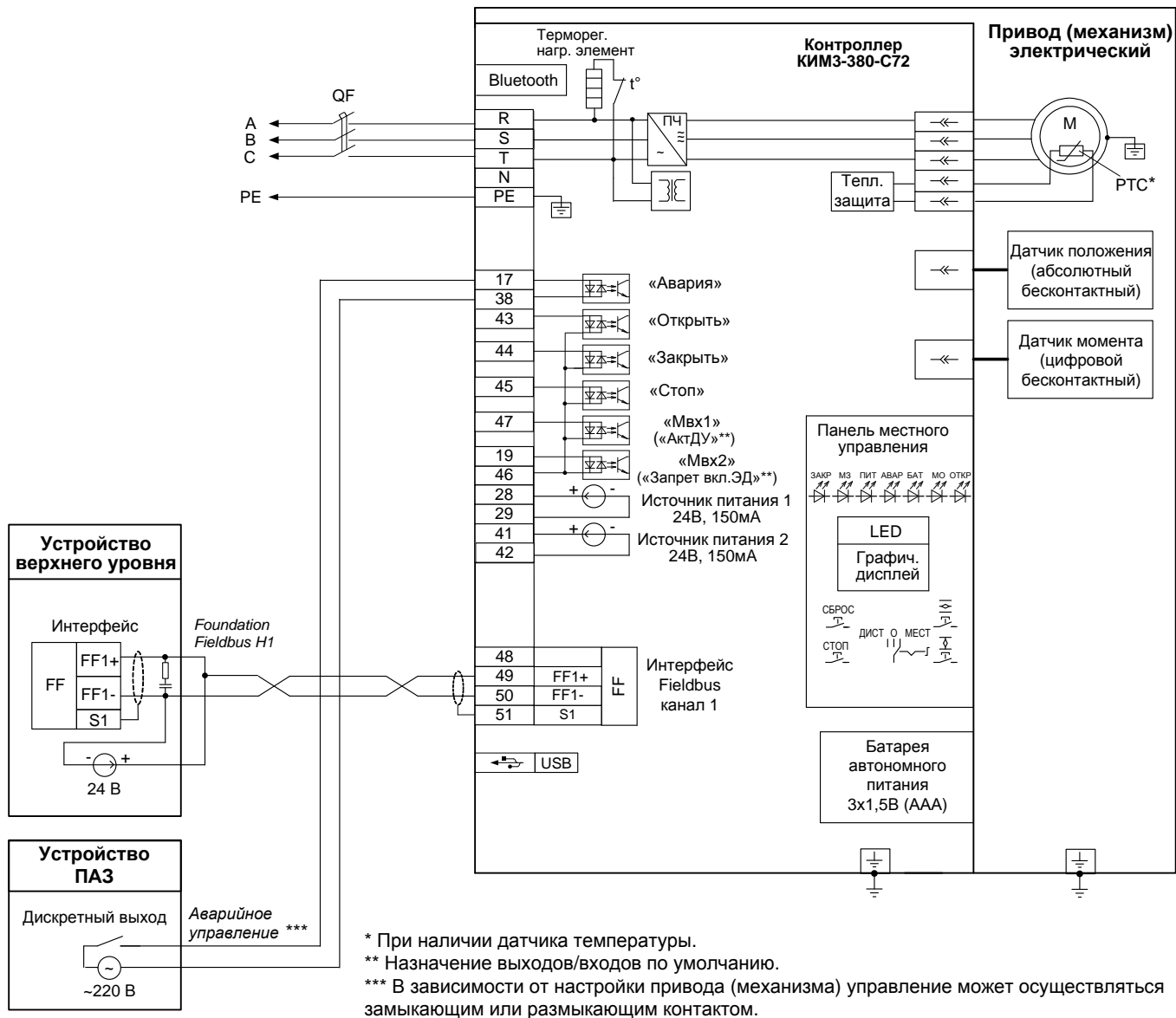


Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

* При наличии датчика температуры.

** Назначение выходов/входов по умолчанию.

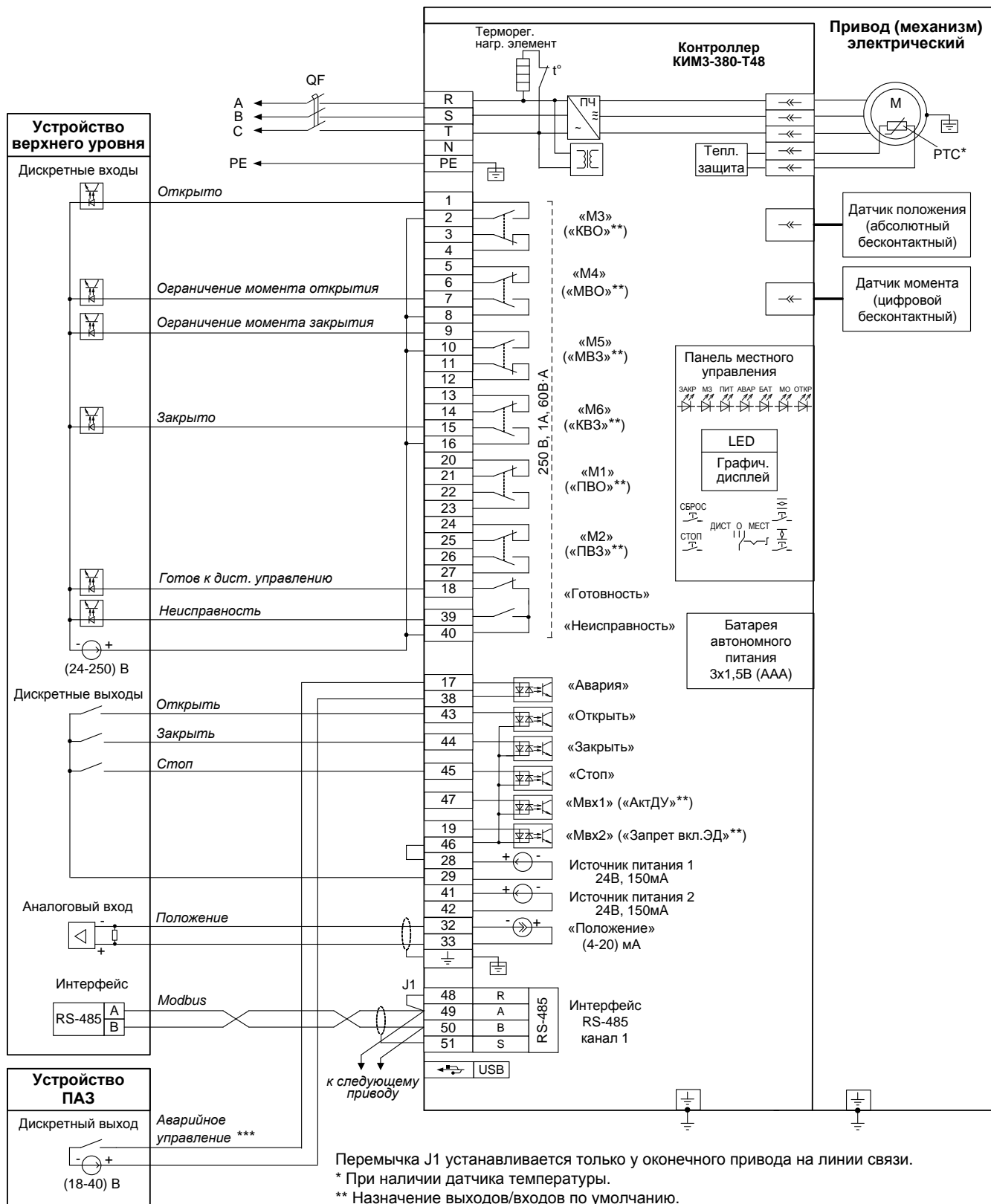
*** В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.



* При наличии датчика температуры.

** Назначение выходов/входов по умолчанию.

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



Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

* При наличии датчика температуры.

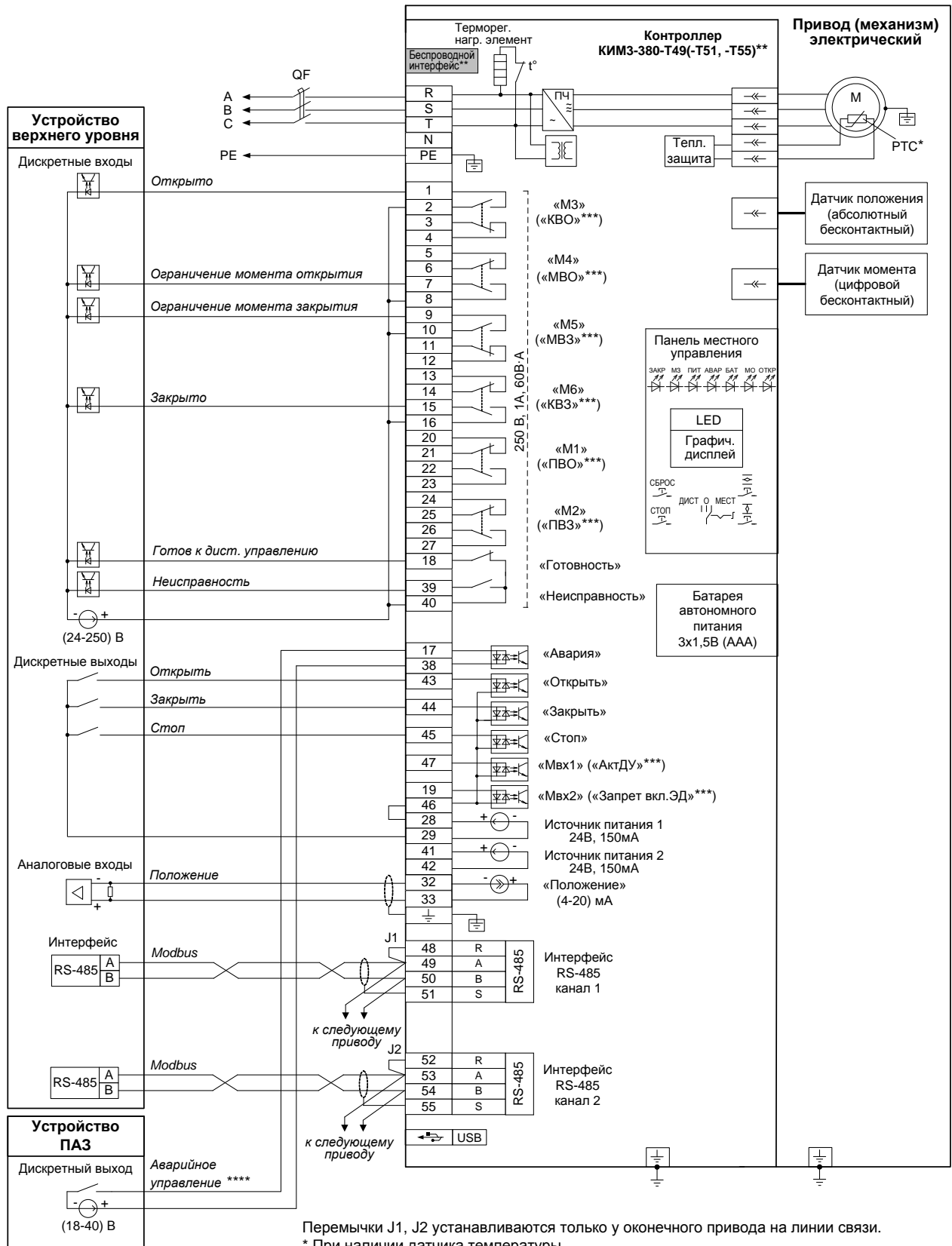
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.

* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-ЕЗТ51-08/09/10/11/12/15-3F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-ЕЗТ55-08/09/10/11/12/15-3F.

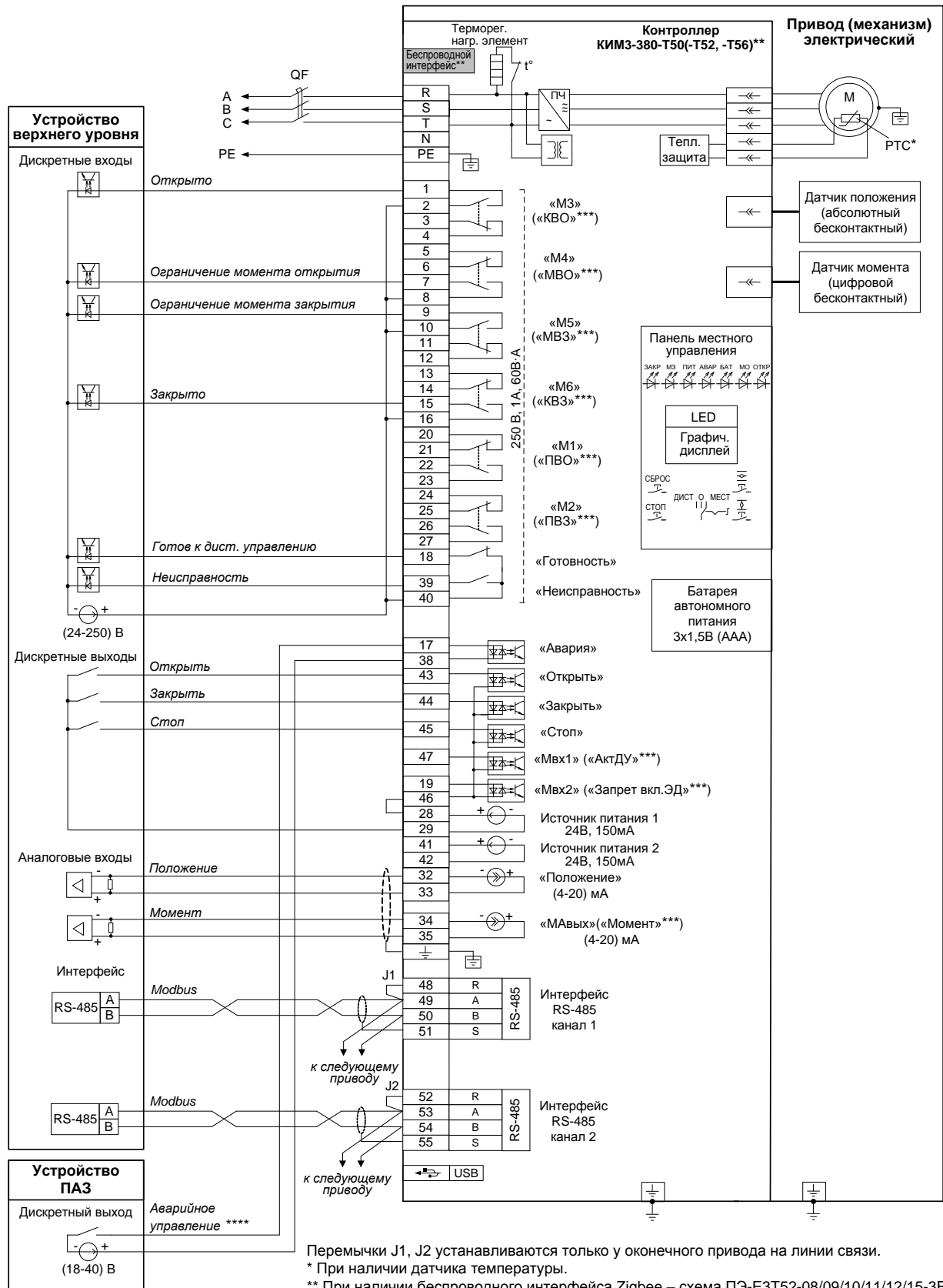
*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

**** 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.

* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-ЕЗТ52-08/09/10/11/12/15-3F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-ЕЗТ56-08/09/10/11/12/15-3F.

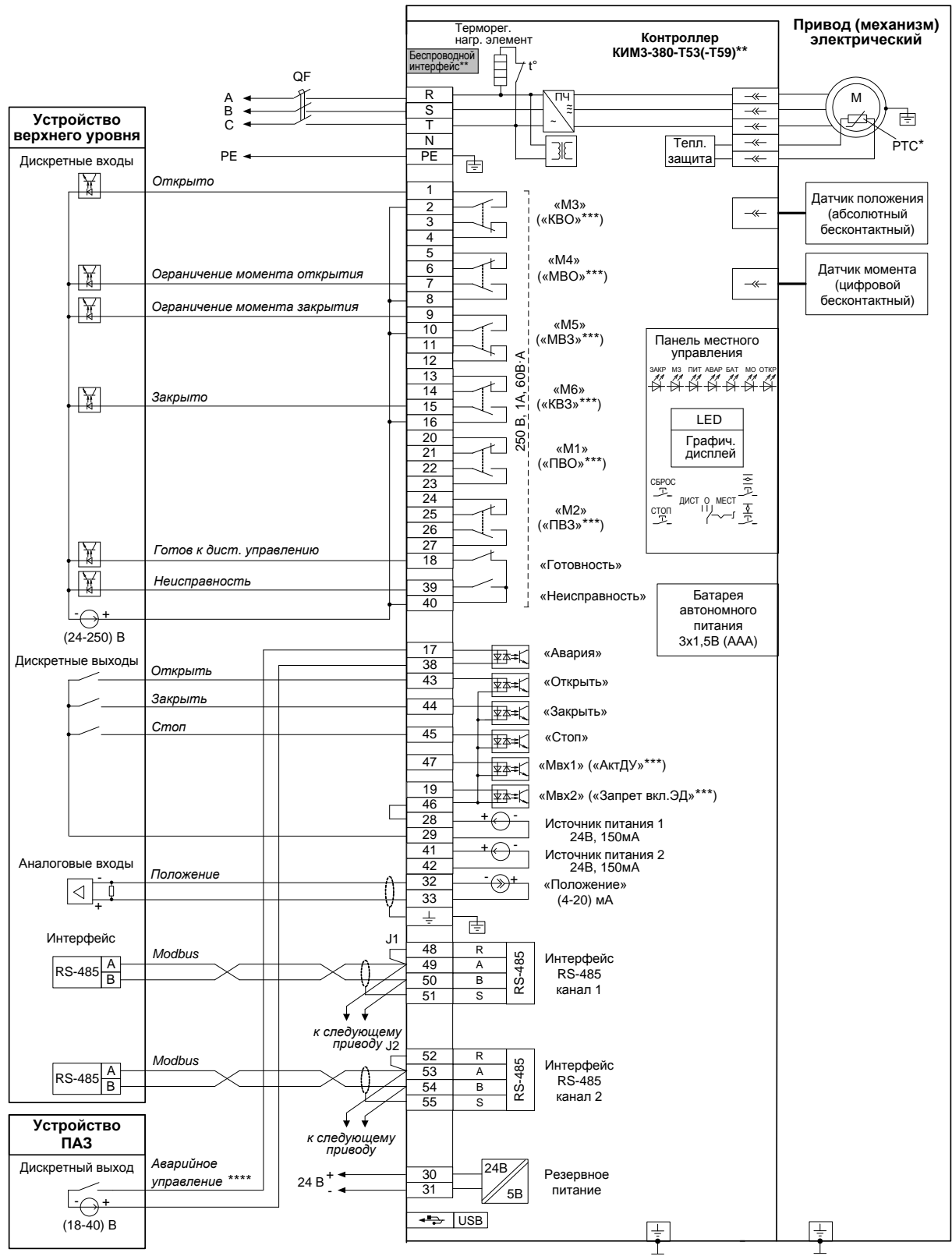
*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

**** 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.

* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-ЕЗТ53-08/09/10/11/12/15-3Ф.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-ЕЗТ59-08/09/10/11/12/15-3Ф.

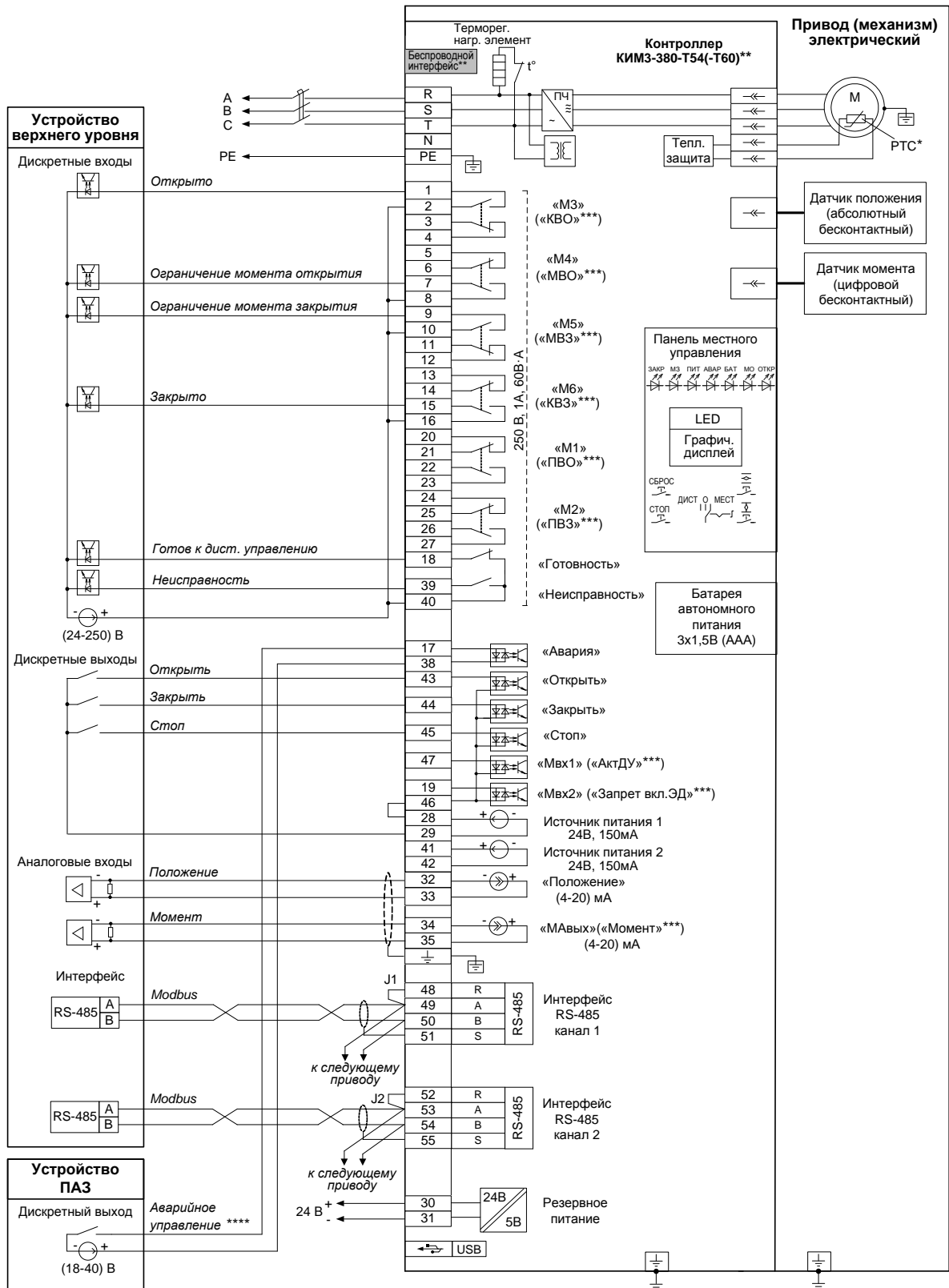
*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

**** 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.

* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-Е3Т54-08/09/10/11/12/15-3F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е3Т60-08/09/10/11/12/15-3F.

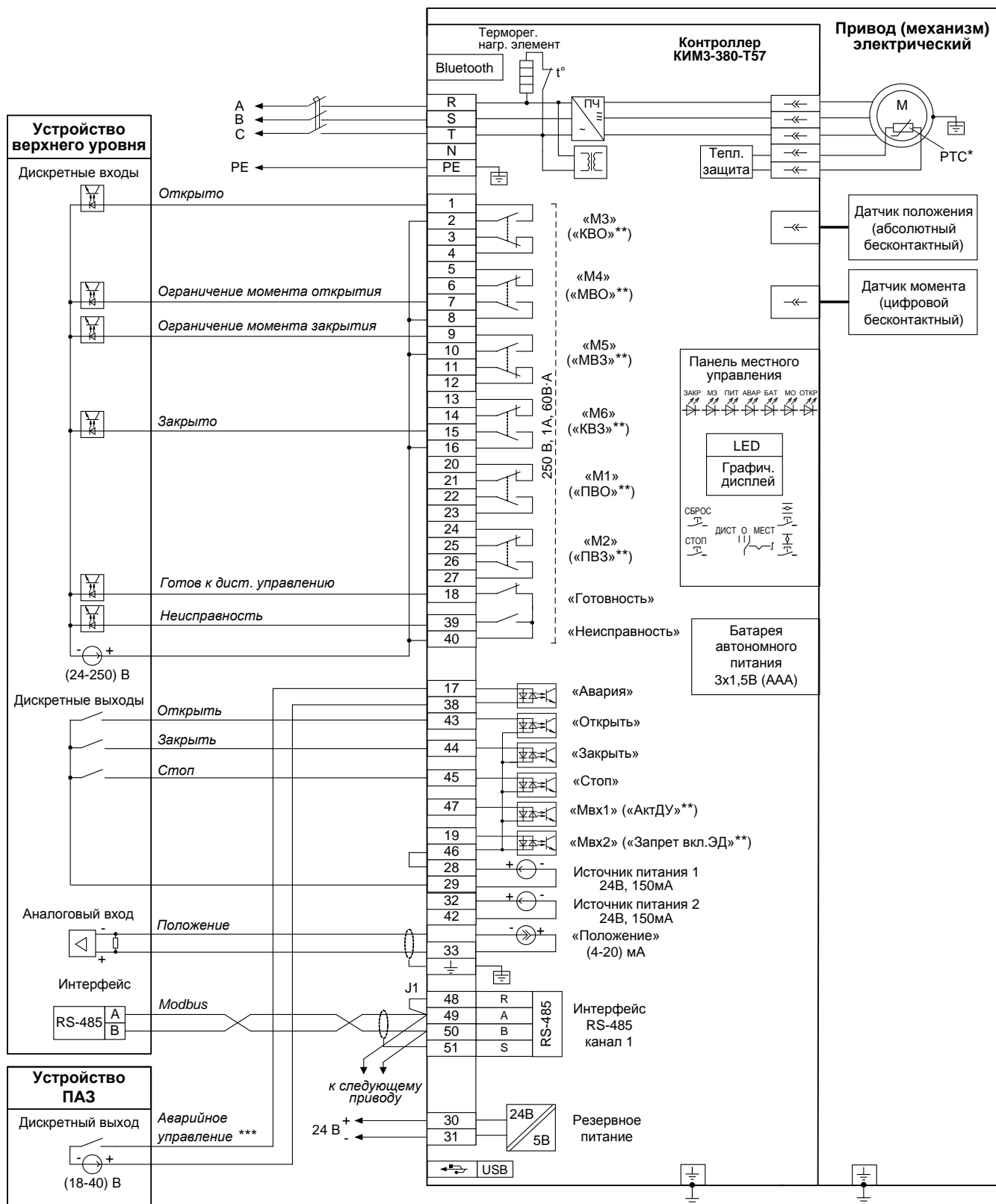
*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

**** 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.

* При наличии датчика температуры.

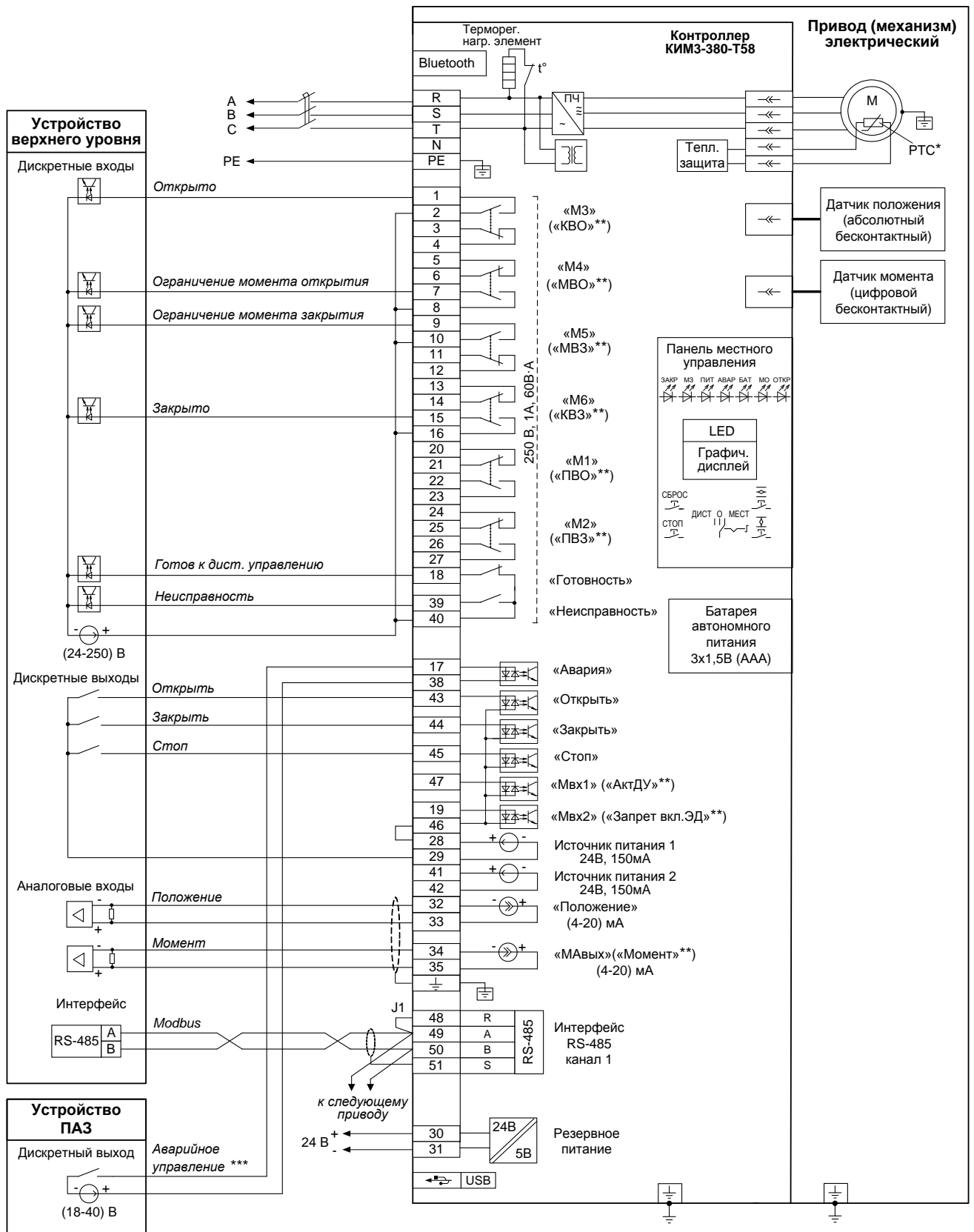
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.



Переключатель J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

* При наличии датчика температуры.

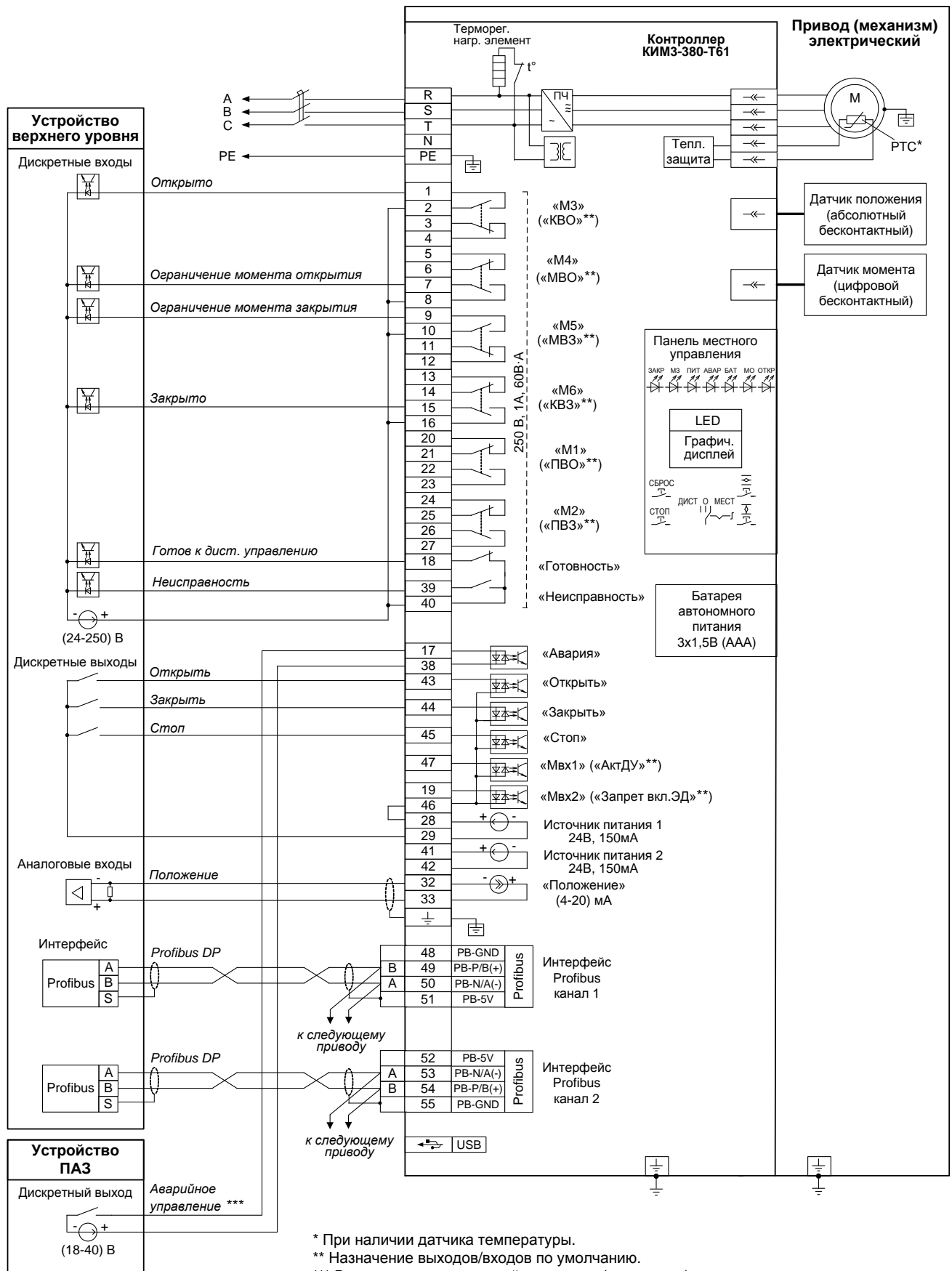
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.



* При наличии датчика температуры.

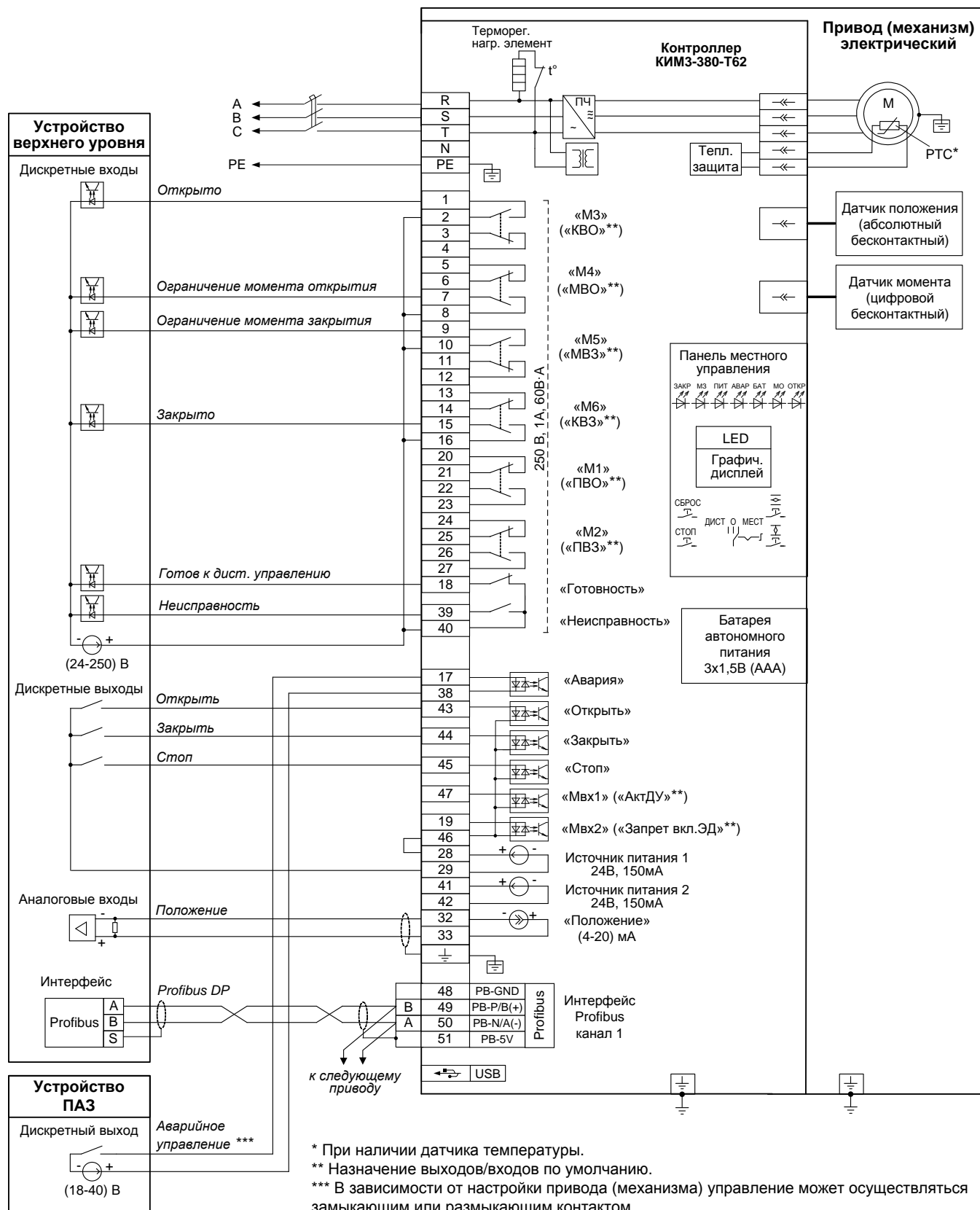
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.



* При наличии датчика температуры.

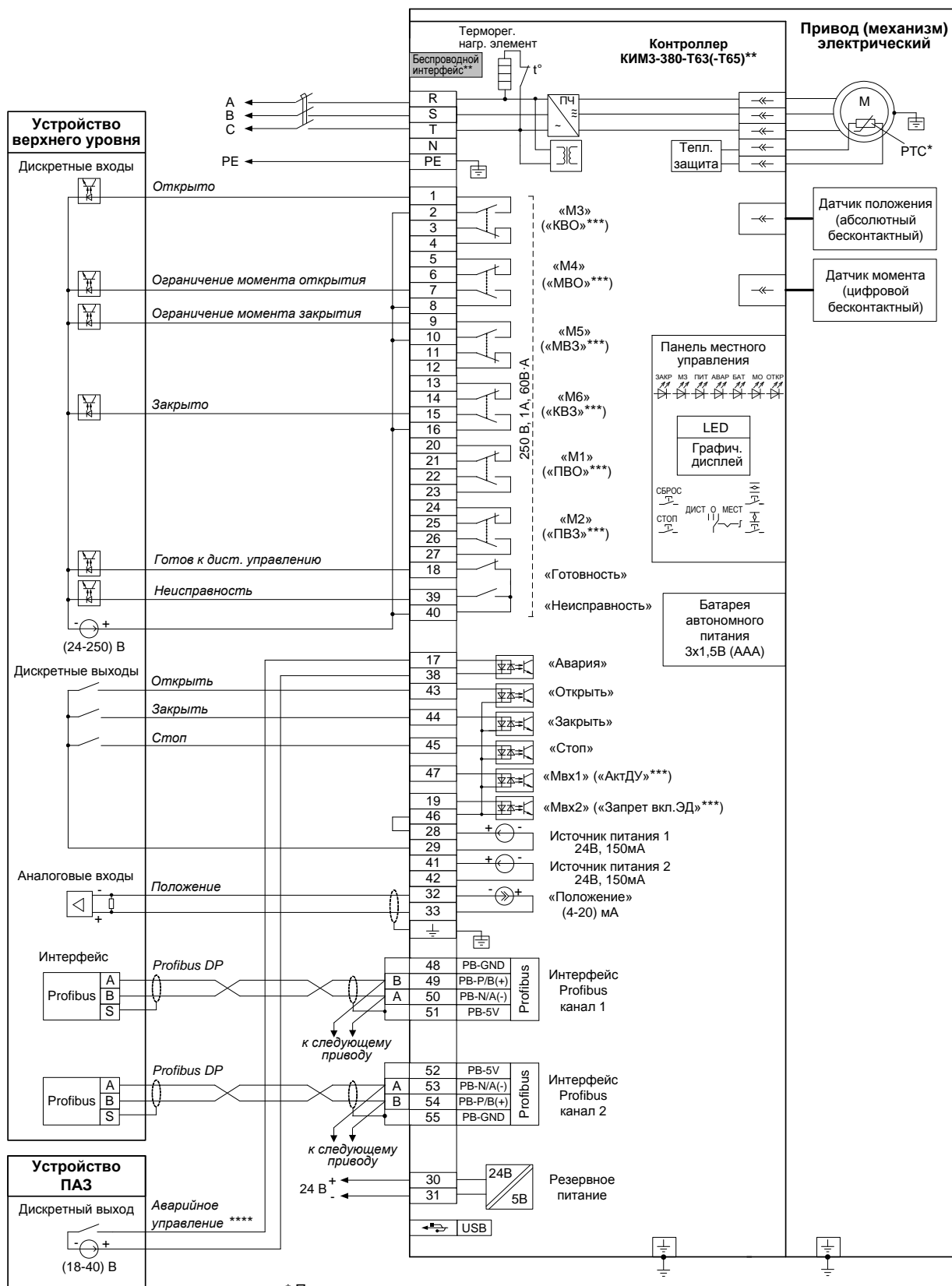
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.



* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-Э3Т63-08/09/10/11/12/15-3F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Э3Т65-08/09/10/11/12/15-3F.

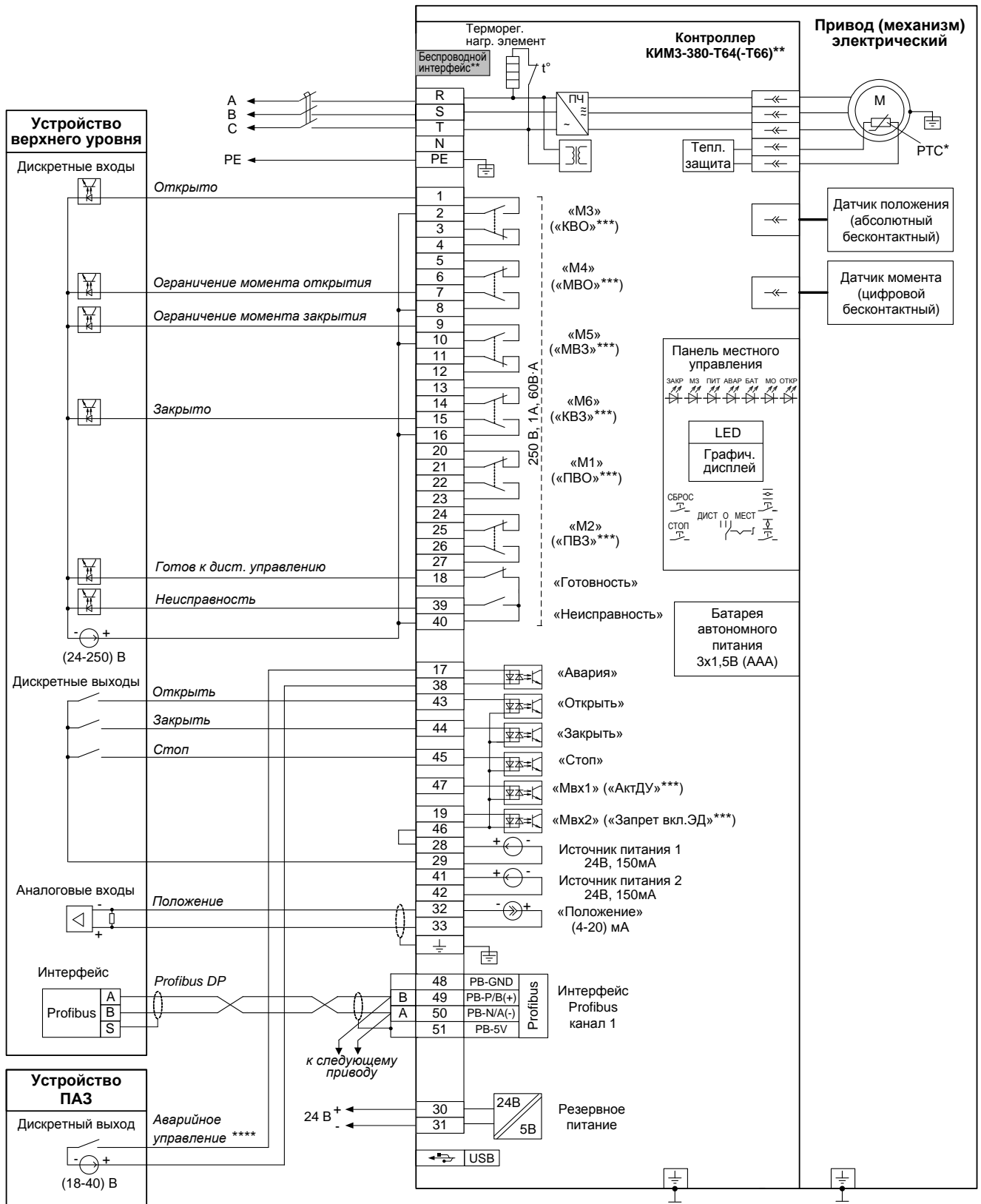
*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

**** 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.



* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-Е3Т64-08/09/10/11/12/15-3F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е3Т66-08/09/10/11/12/15-3F.

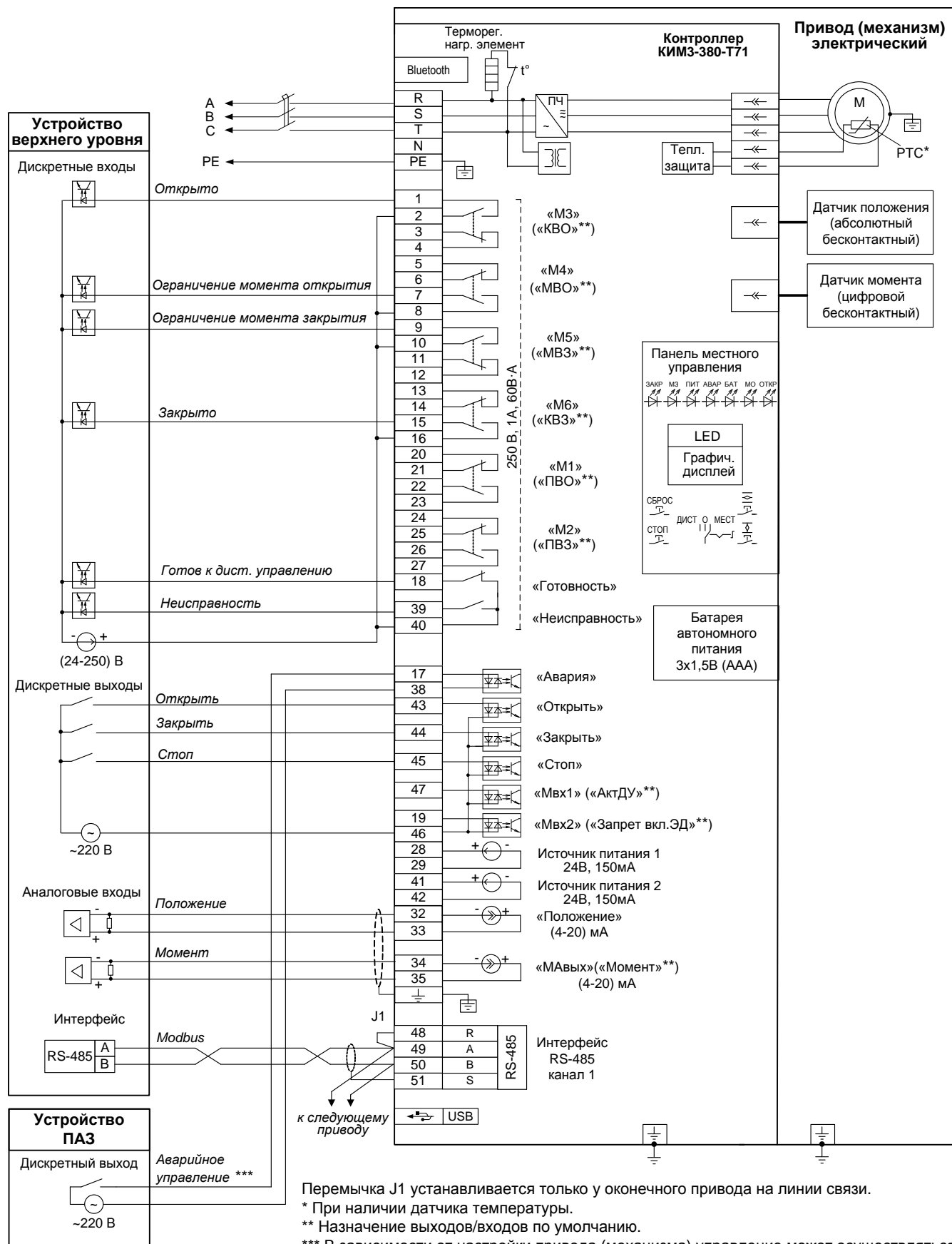
*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

**** 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.

* При наличии датчика температуры.

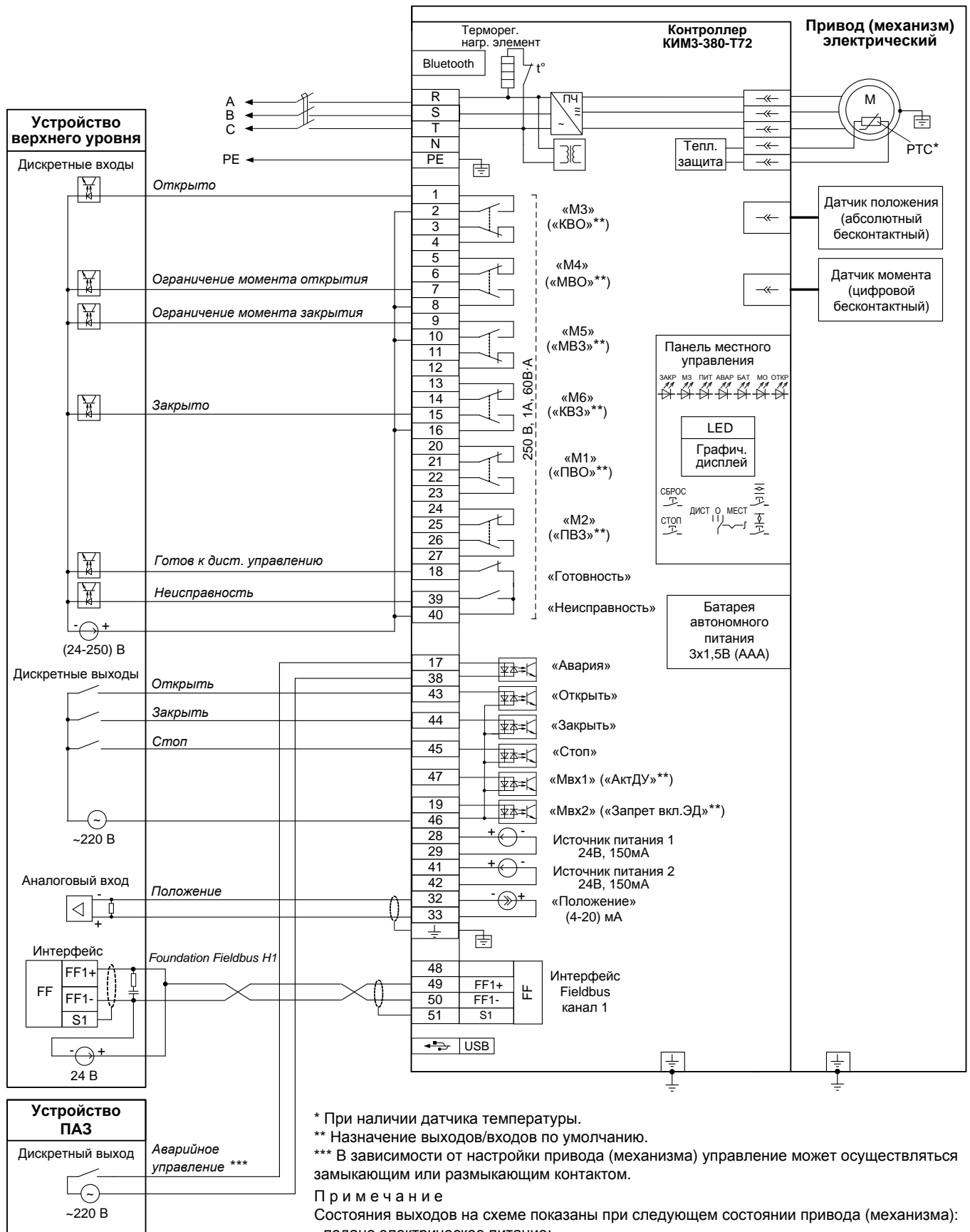
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.



* При наличии датчика температуры.

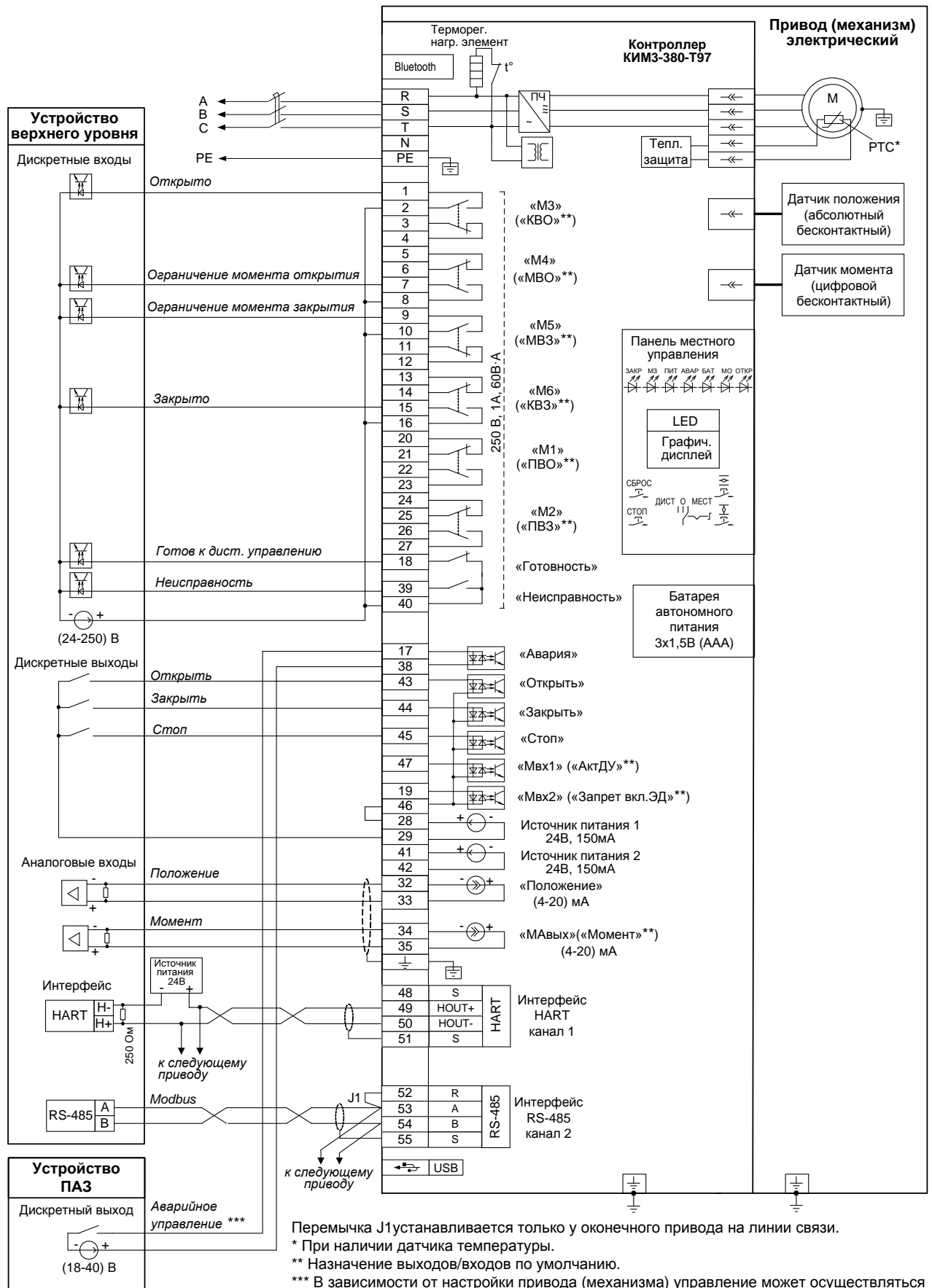
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.



Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

* При наличии датчика температуры.

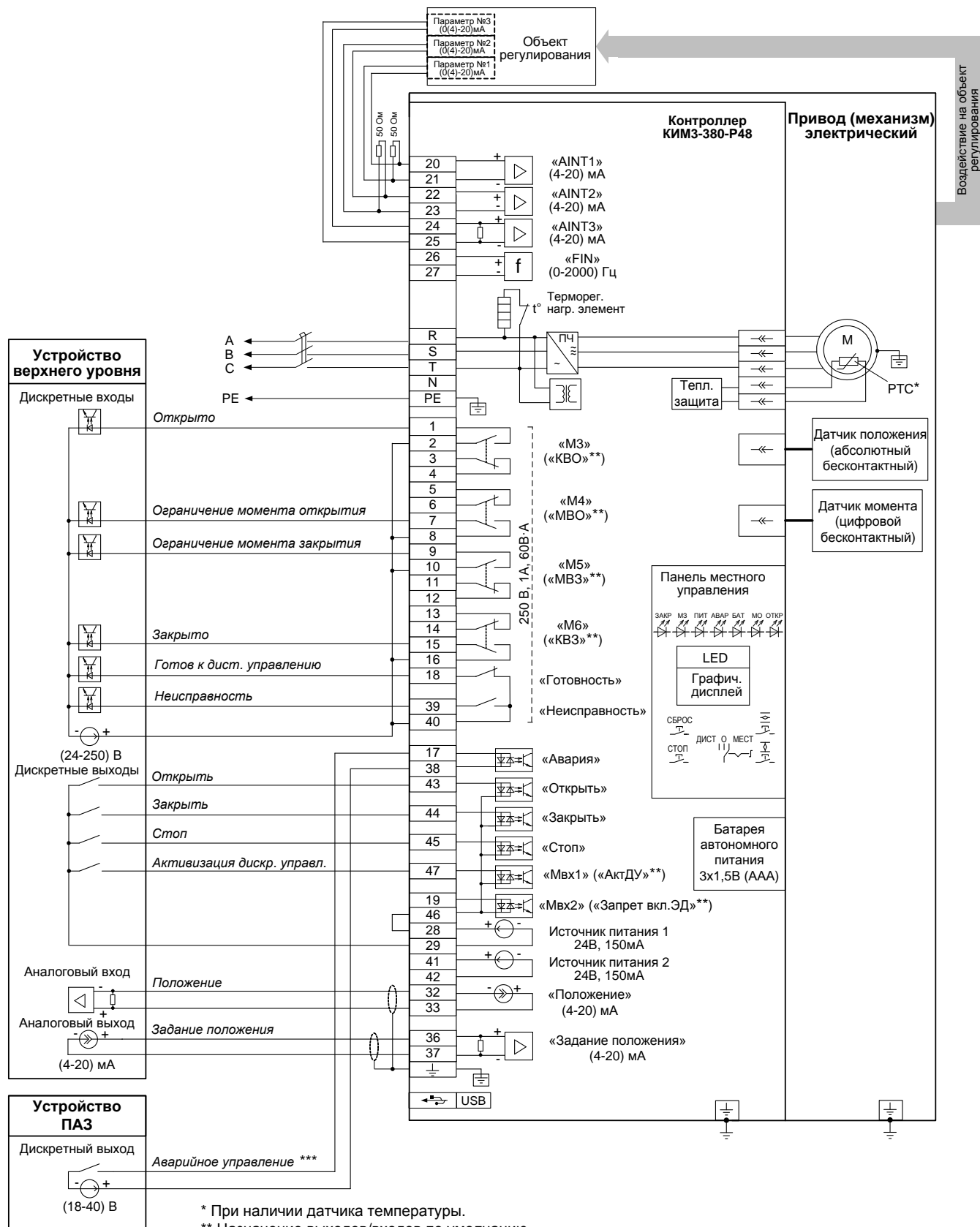
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.



* При наличии датчика температуры.

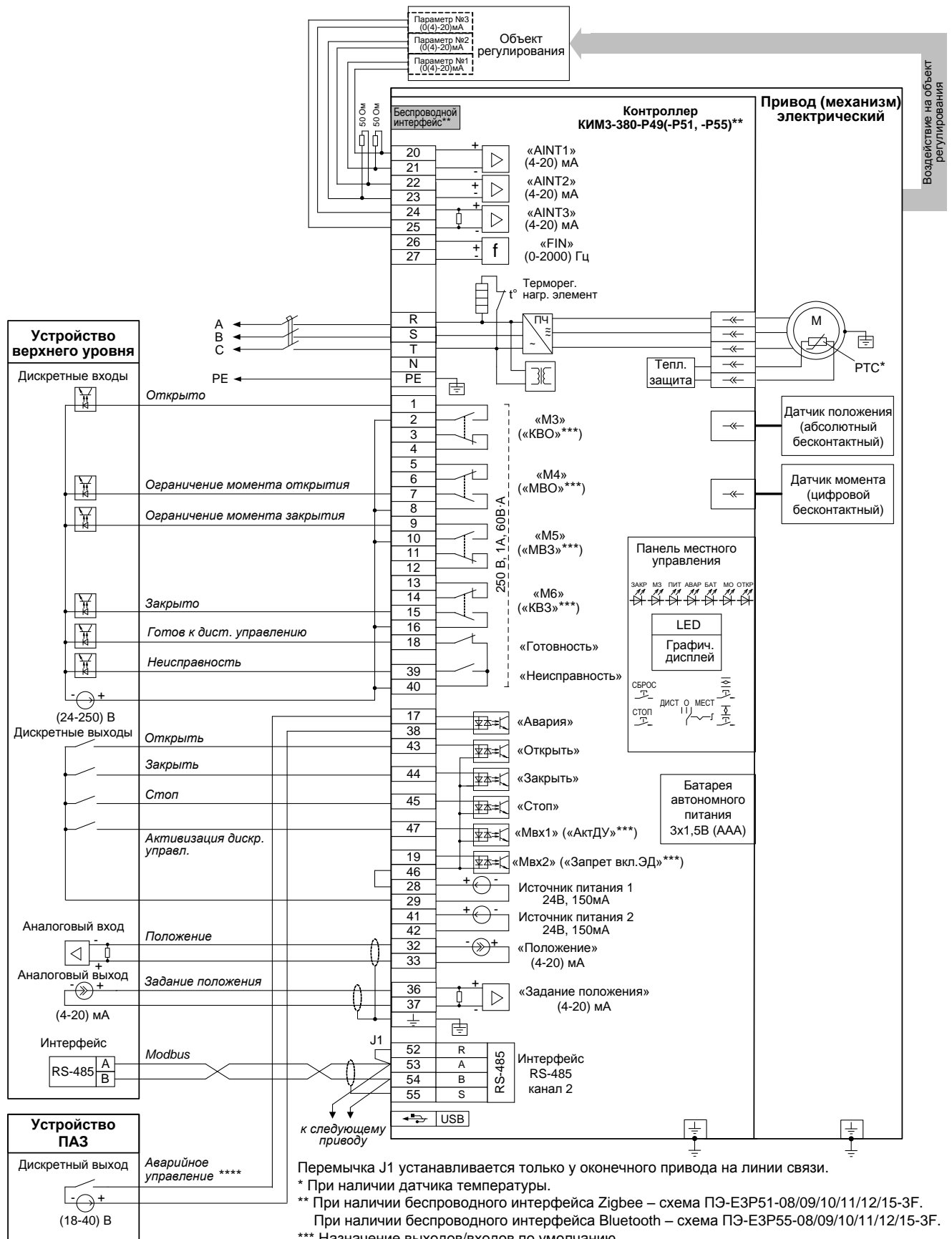
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.



Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-ЕЗР51-08/09/10/11/12/15-3F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-ЕЗР55-08/09/10/11/12/15-3F.

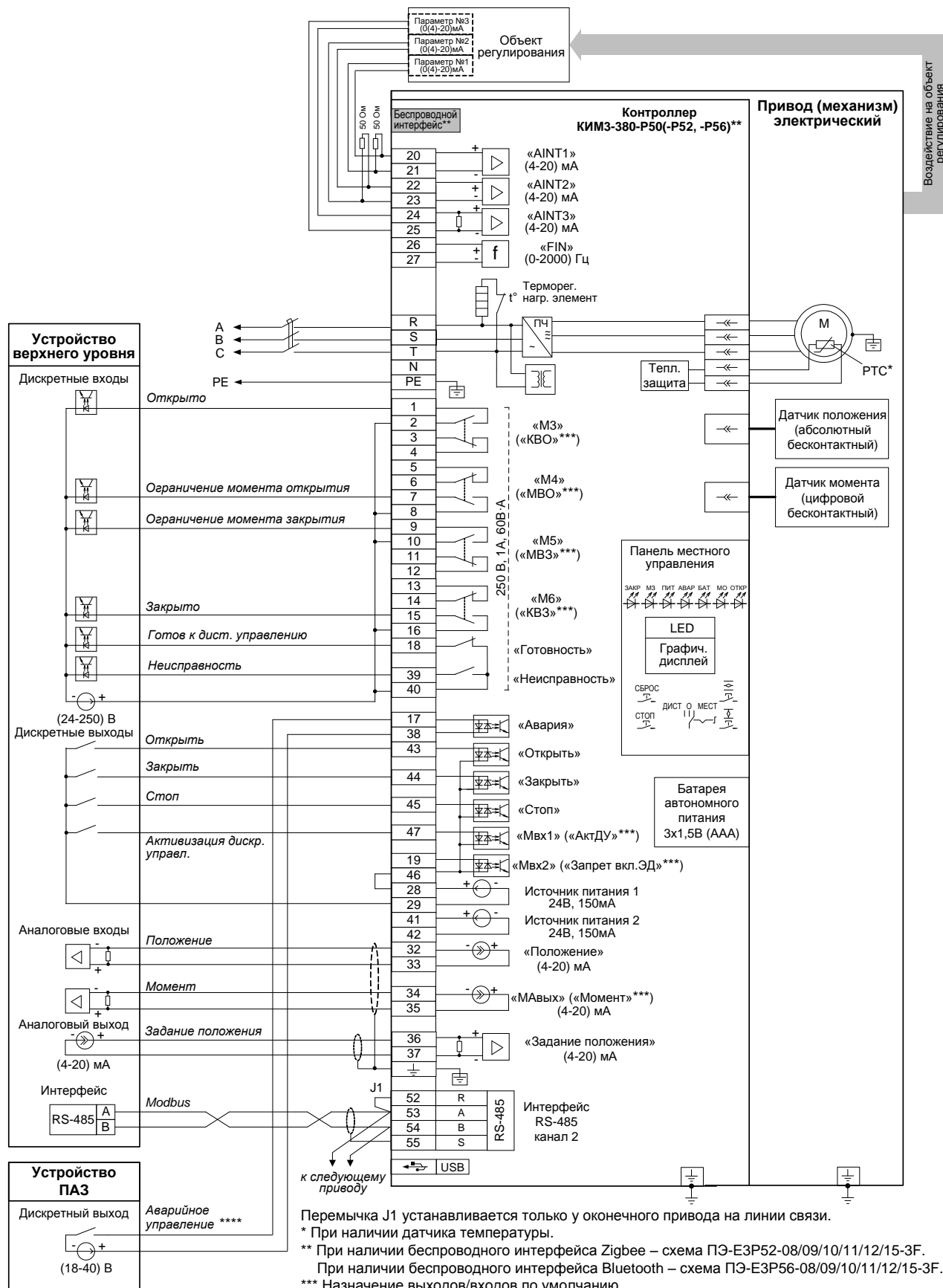
*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

**** 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.

* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-ЕЗР52-08/09/10/11/12/15-3F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-ЕЗР56-08/09/10/11/12/15-3F.

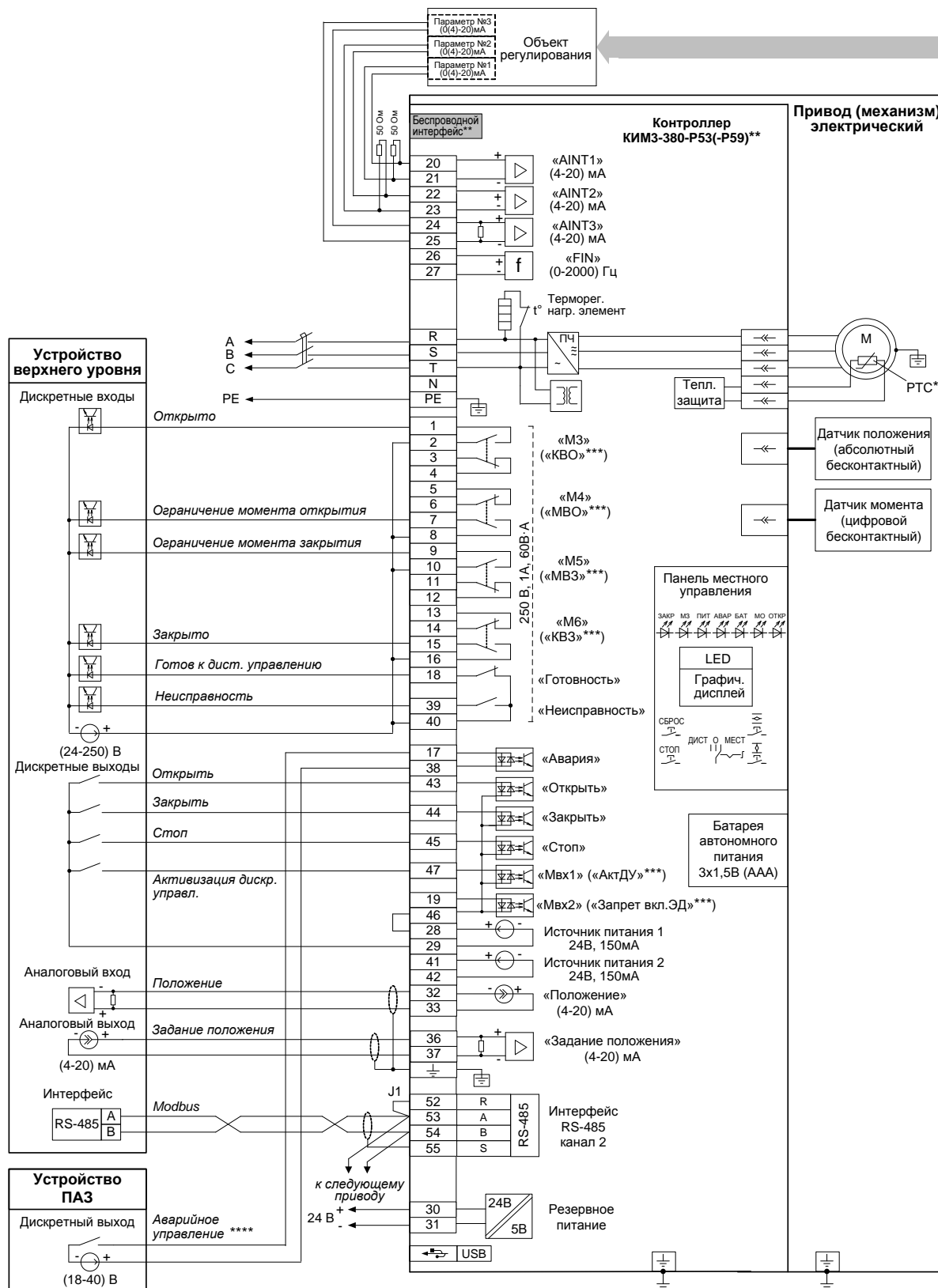
*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

**** 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.

* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-ЕЗР53-08/09/10/11/12/15-3F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-ЕЗР59-08/09/10/11/12/15-3F.

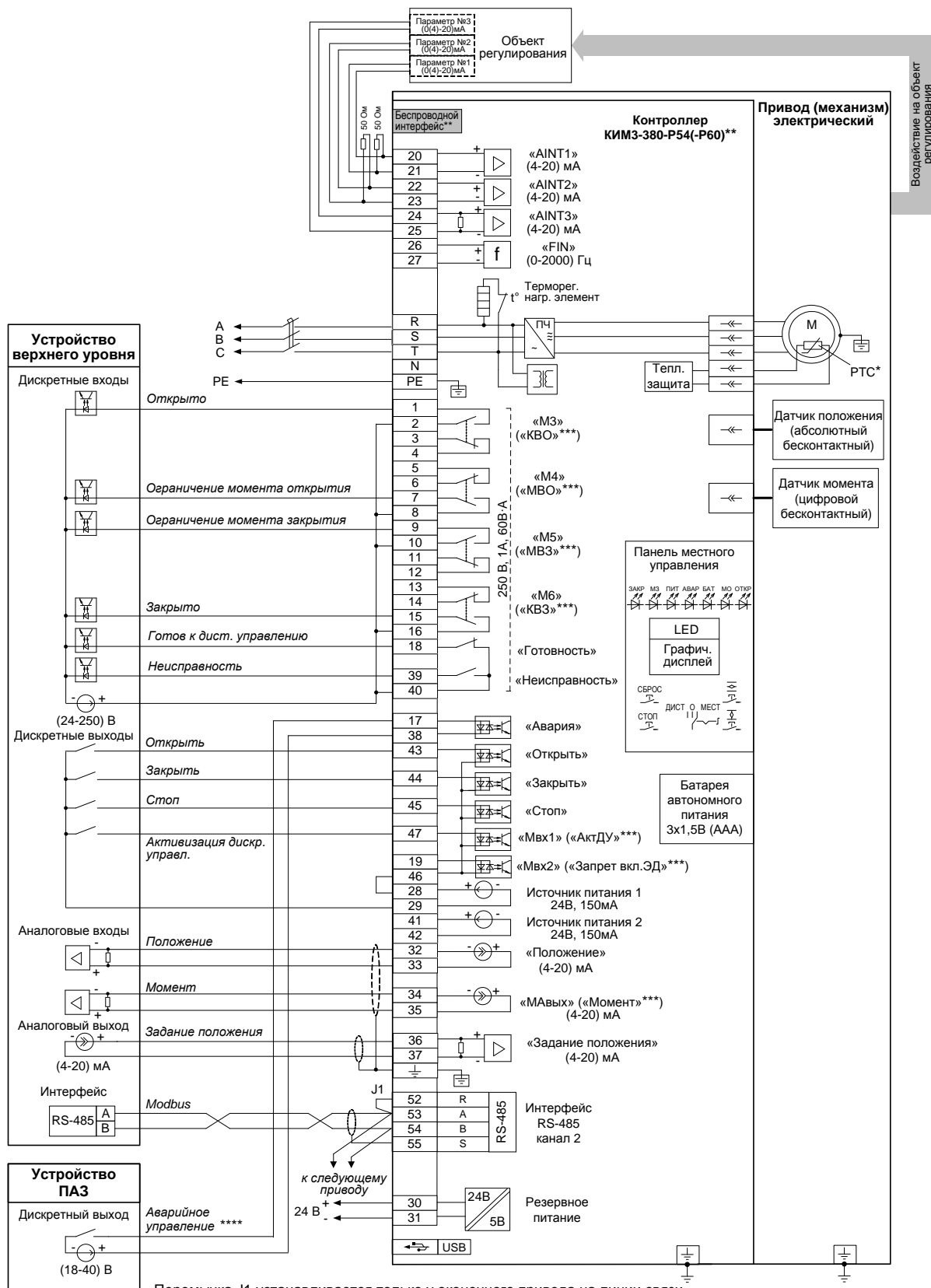
*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

**** 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.

* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-ЕЗР54-08/09/10/11/12/15-3F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-ЕЗР60-08/09/10/11/12/15-3F.

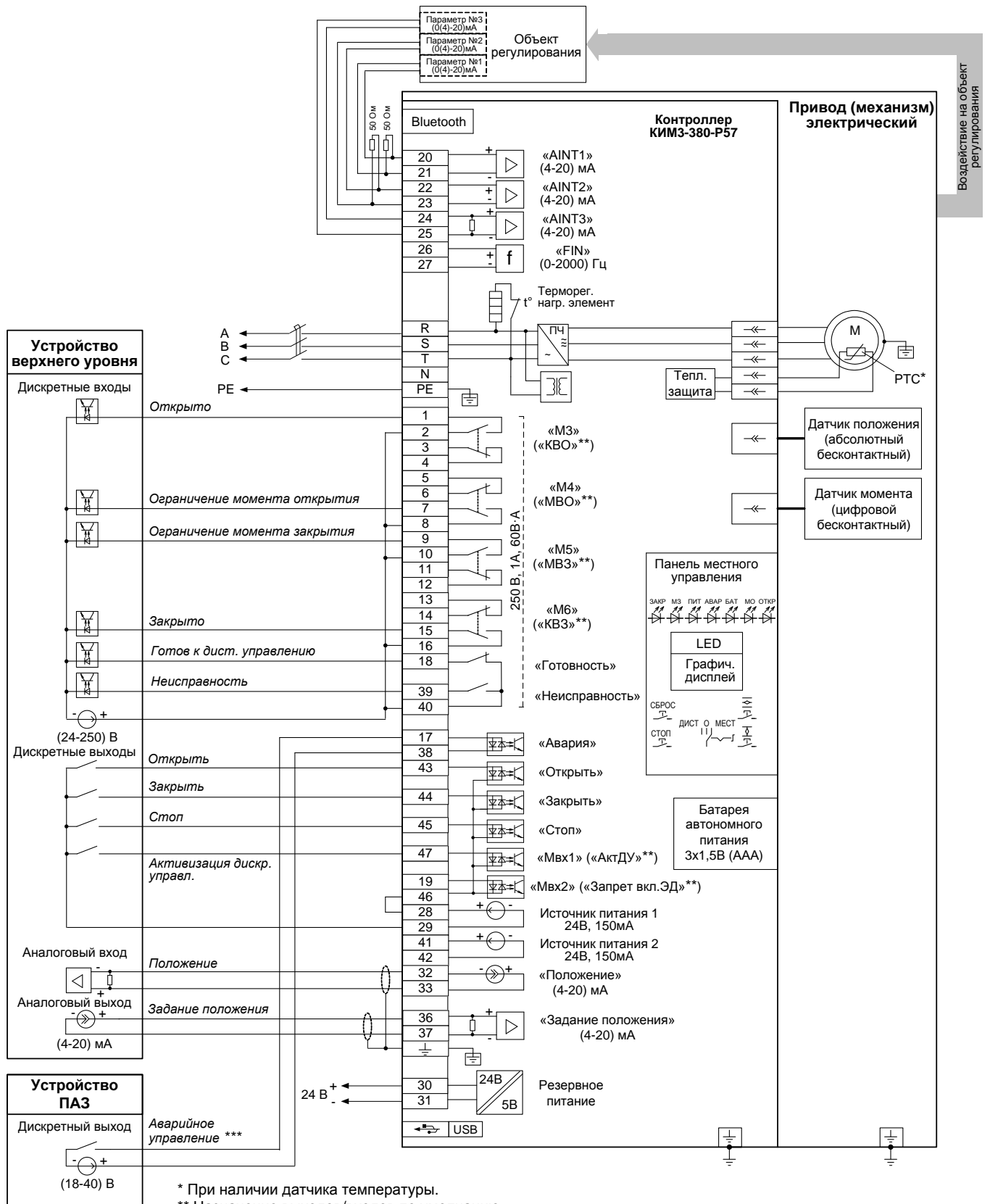
*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

**** 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.



* При наличии датчика температуры.

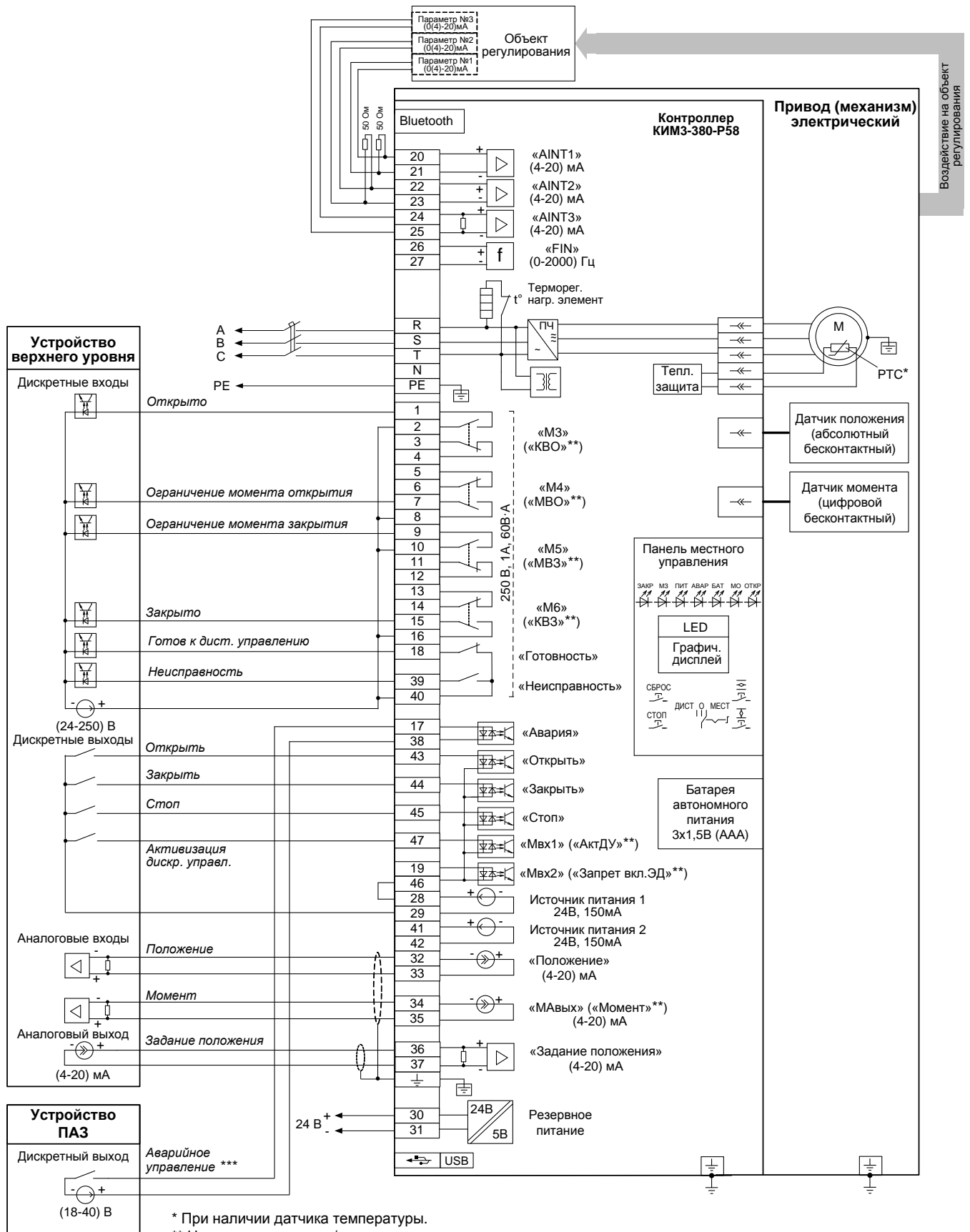
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.



* При наличии датчика температуры.

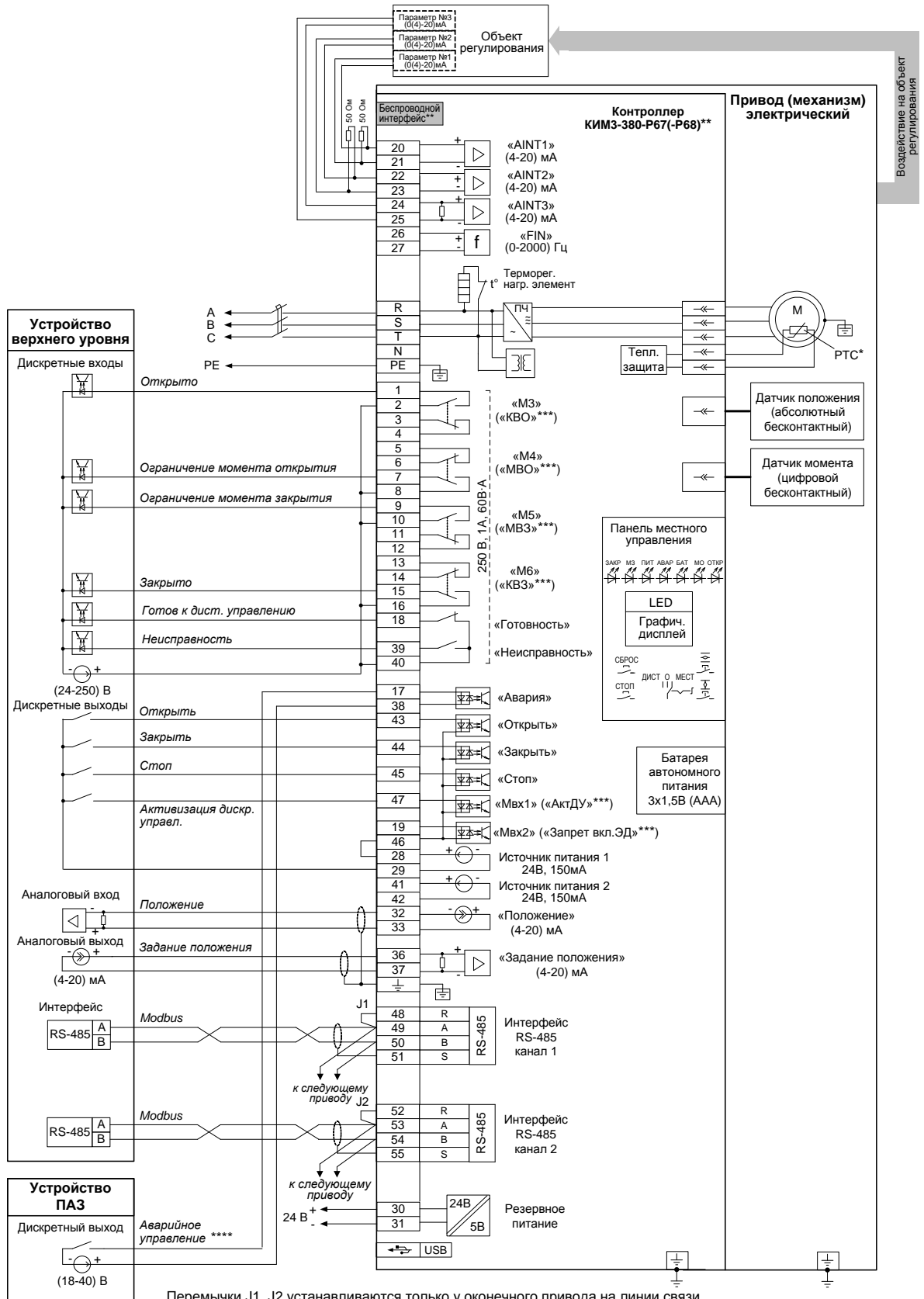
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.

* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-ЕЗР67-08/09/10/11/12/15-3F.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-ЕЗР68-08/09/10/11/12/15-3F.

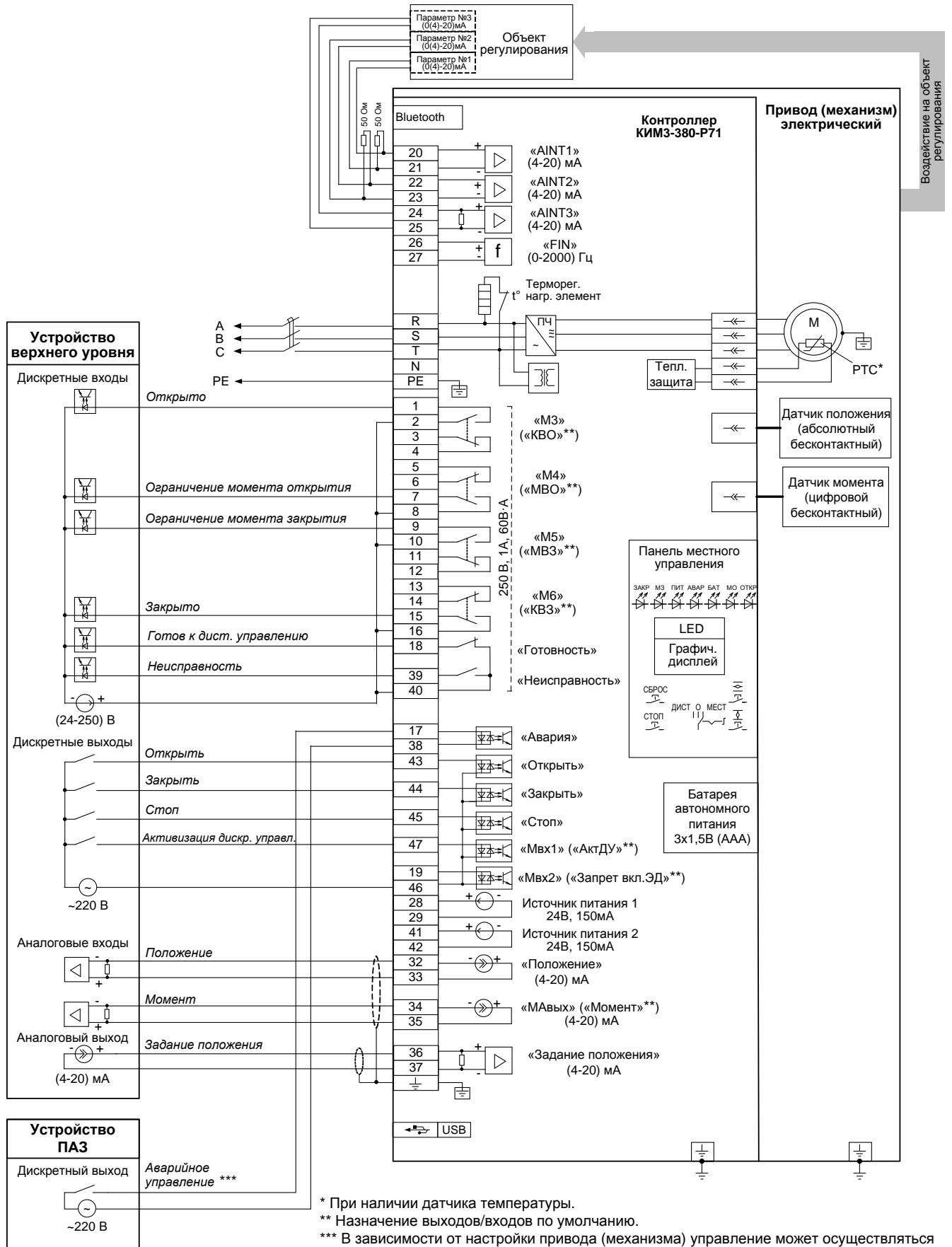
*** Назначение выходов/входов по умолчанию.

**** 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.



* При наличии датчика температуры.

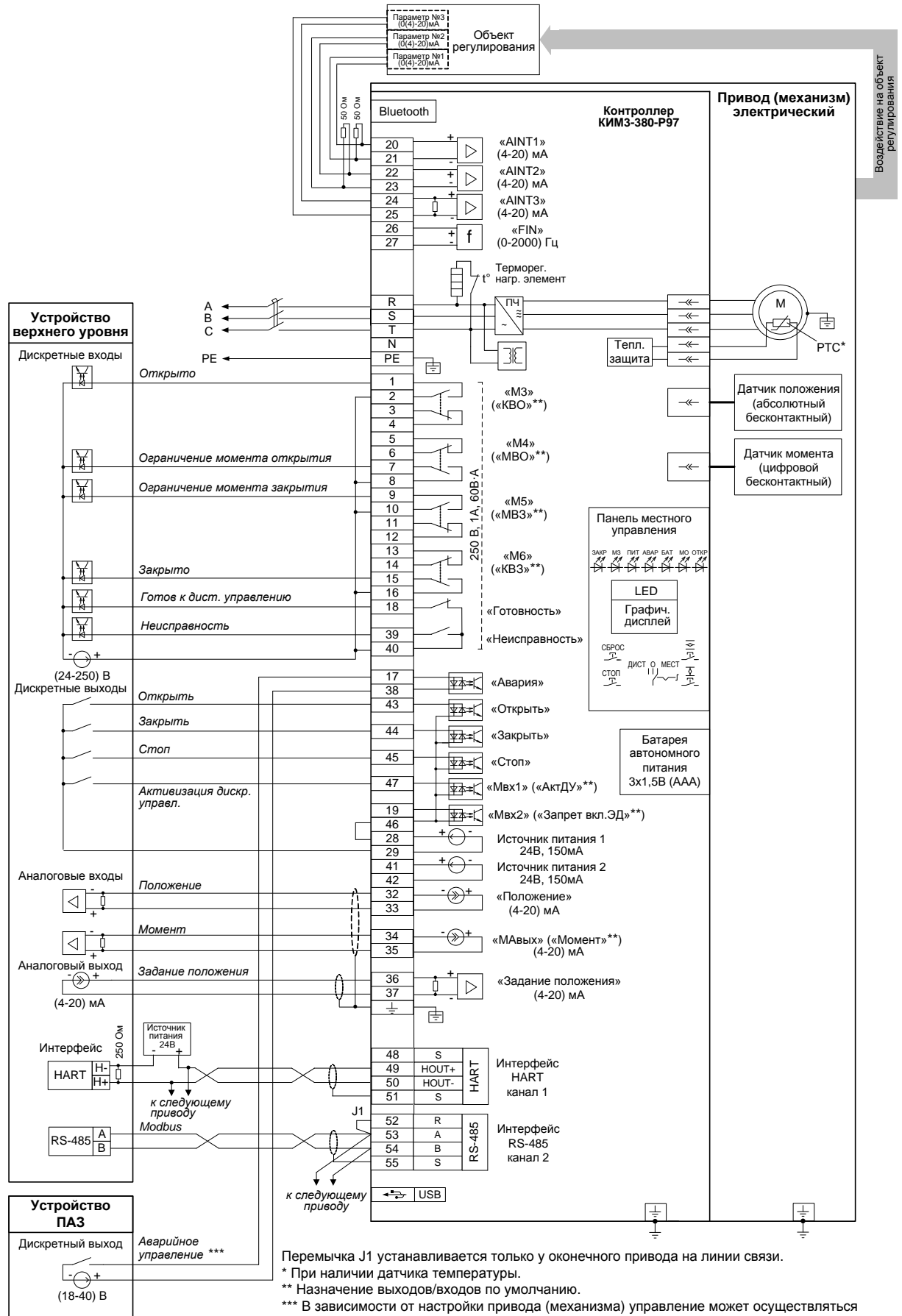
** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.

* При наличии датчика температуры.

** Назначение выходов/входов по умолчанию.

*** 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.

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