

**СХЕМЫ ПОДКЛЮЧЕНИЯ ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНЫХ ПРИВОДОВ И  
МЕХАНИЗМОВ С КОНТРОЛЛЕРОМ КИМЗ ИСПОЛНЕНИЯ SIL  
С ЧАСТОТНЫМ УПРАВЛЕНИЕМ ЭЛЕКТРОДВИГАТЕЛЯ**

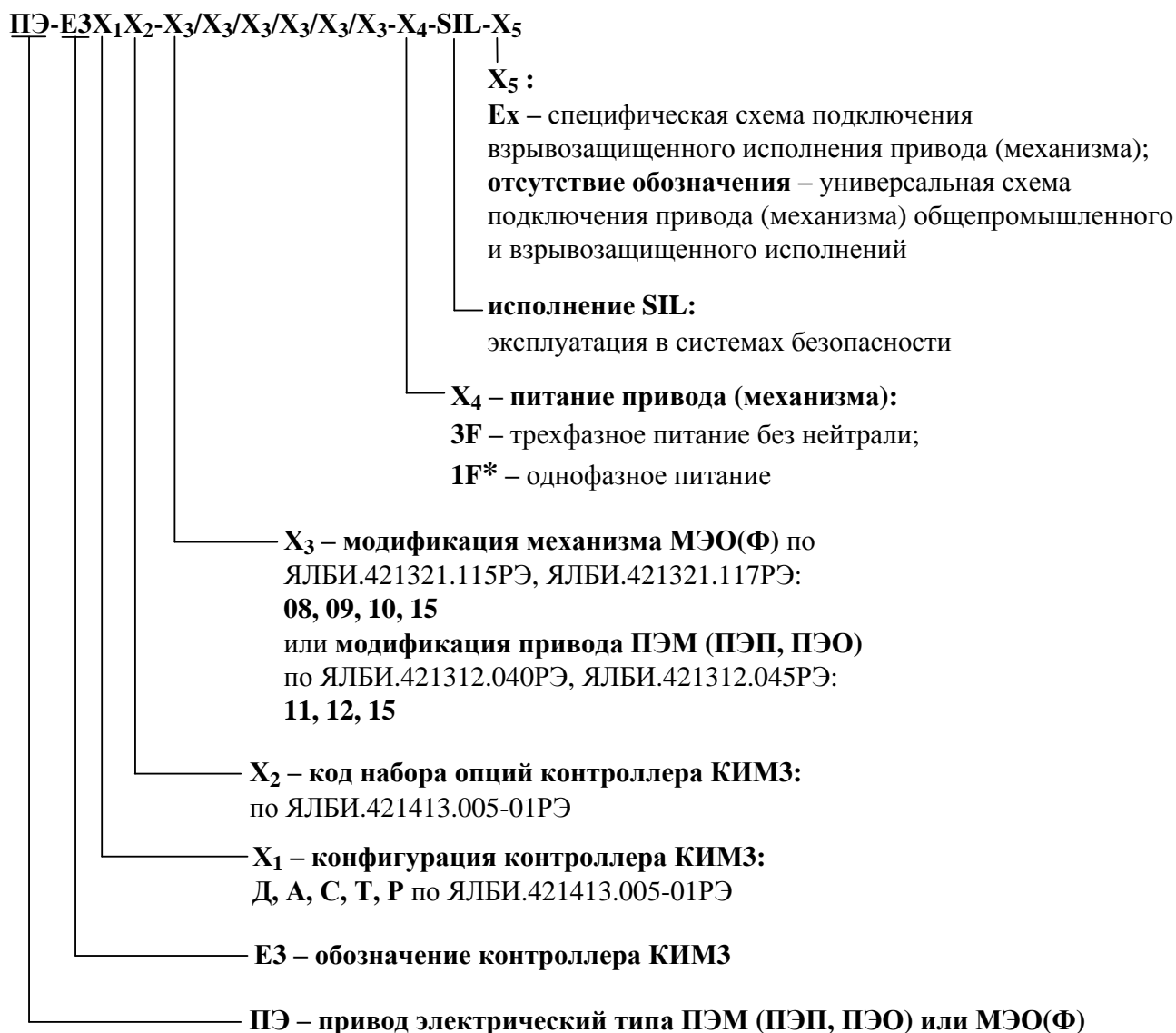
**Аппаратная версия 3.1**

**ЯЛБИ.420006.017Д**

Настоящие схемы подключения интеллектуальных приводов и механизмов с контроллером КИМЗ исполнения SIL с частотным управлением электродвигателя распространяются на приводы и механизмы производства АО "АБС ЗЭиМ Автоматизация", в состав которых входит контроллер исполнительного механизма КИМЗ ЯЛБИ.421413.004 общего назначения или контроллер исполнительного механизма взрывозащищенный КИМЗ 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
<b>Дистанционное дискретное управление запорно-регулирующей арматурой с контролем положения по выходному аналоговому сигналу (конфигурация Д)</b>			
ПЭ-ЕЗД48-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	Базовая конфигурация – код набора опций 48 (опция <b>"Частотное управление ЭД"</b> есть всегда): - дискретные входы "ОТКРЫТЬ", "ЗАКРЫТЬ", "СТОП", "Авария 1", "Авария 2", "Мвх1" ("АктДУ"); - дискретные выходы "М1" ("ПВО"), "М2" ("ПВЗ"), "М3" ("КВО"), "М4" ("МВО"), "М5" ("МВЗ"), "М6" ("КВЗ"), "ГОТОВНОСТЬ", "НЕИСПРАВНОСТЬ"; - аналоговый выход "ПОЛОЖЕНИЕ"	ЯЛБИ.420006.017-00Д	27
ПЭ-ЕЗД57-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 57: - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.017-01Д	28
ПЭ-ЕЗД58-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 58: - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"; - аналоговый выход "МАвых" ("Момент")	ЯЛБИ.420006.017-02Д	29
ПЭ-ЕЗД71-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 71: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.017-03Д	30
<b>Дистанционное аналоговое или дискретное управление запорно-регулирующей арматурой с заданием положения и контролем положения по выходному аналоговому сигналу (ПОЗИЦИОНЕР) (конфигурация А)</b>			
ПЭ-ЕЗА48-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	Базовая конфигурация – код набора опций 48 (опция <b>"Частотное управление ЭД"</b> есть всегда): - аналоговый вход "ЗАДАНИЕ ПОЛОЖЕНИЯ"; - дискретные входы "ОТКРЫТЬ", "ЗАКРЫТЬ", "СТОП", "Авария 1", "Авария 2", "Мвх1" ("АктДУ"); - дискретные выходы "М1" ("ПВО"), "М2" ("ПВЗ"), "М3" ("КВО"), "М4" ("МВО"), "М5" ("МВЗ"), "М6" ("КВЗ"), "ГОТОВНОСТЬ", "НЕИСПРАВНОСТЬ"; - аналоговый выход "ПОЛОЖЕНИЕ"	ЯЛБИ.420006.017-04Д	31



Продолжение таблицы 1

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
ПЭ-Е3А49-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 49: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.017-05Д	32
ПЭ-Е3А51-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	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-SIL	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-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 50: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент")	ЯЛБИ.420006.017-06Д	33
ПЭ-Е3А52-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	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-SIL	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-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 53: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.017-07Д	34
ПЭ-Е3А59-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	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-SIL	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.420006.017-08Д	35
ПЭ-Е3А60-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	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-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 57: - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.017-09Д	36
ПЭ-Е3А58-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 58: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.017-10Д	37
ПЭ-Е3А61-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 61: - интерфейс "Profibus-1"; - интерфейс "Profibus-2"	ЯЛБИ.420006.017-11Д	38
ПЭ-Е3А62-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 62: - интерфейс "Profibus-1"	ЯЛБИ.420006.017-12Д	39
ПЭ-Е3А63-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 63: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1"; - интерфейс "Profibus-2"; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.017-13Д	40
ПЭ-Е3А65-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	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-Е3А64-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 64: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1"; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.017-14Д	41
ПЭ-Е3А66-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 66: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1" - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		
ПЭ-Е3А67-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	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.420006.017-15Д	42
ПЭ-Е3А68-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	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-Е3А71-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 71: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.017-16Д	43
ПЭ-Е3А72-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 72: - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"; - интерфейс "Fieldbus-1"	ЯЛБИ.420006.017-17Д	44
ПЭ-Е3А97-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 97: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"; - интерфейс "HART"; - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.017-18Д	45



Продолжение таблицы 1

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
<b>Дистанционное управление запорно-регулирующей арматурой по цифровому интерфейсу RS-485 (конфигурация С)</b>			
ПЭ-ЕЗС48-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	Базовая конфигурация – код набора опций 48 (опция " <b>Частотное управление ЭД</b> " есть всегда): - дискретные входы "ОТКРЫТЬ", "ЗАКРЫТЬ", "СТОП", "Авария 1", "Авария 2", "Мвх1" ("АктДУ"); - интерфейс "RS-485-1" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.017-19Д	46
ПЭ-ЕЗС49-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 49: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.017-20Д	47
ПЭ-ЕЗС51-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	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-SIL	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-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 53: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.017-21Д	48
ПЭ-ЕЗС59-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	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-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 57: - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.017-22Д	49
ПЭ-ЕЗС61-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 61: - интерфейс "Profibus-1" (заменяет базовую опцию "RS-485-1"); - интерфейс "Profibus-2"	ЯЛБИ.420006.017-23Д	50
ПЭ-ЕЗС62-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 62: - интерфейс "Profibus-1" (заменяет базовую опцию "RS-485-1")	ЯЛБИ.420006.017-24Д	51



Продолжение таблицы 1

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
ПЭ-ЕЗС63-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	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.420006.017-25Д	52
ПЭ-ЕЗС65-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	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-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 64: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1" (заменяет базовую опцию "RS-485-1"); - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.017-26Д	53
ПЭ-ЕЗС66-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	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-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 71: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.017-27Д	54
ПЭ-ЕЗС72-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 72: - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"; - интерфейс "Fieldbus-1"(заменяет базовую опцию "RS-485-1")	ЯЛБИ.420006.017-28Д	55





Продолжение таблицы 1

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
<b>Дистанционное управление запорно-регулирующей арматурой дискретными сигналами или по цифровому интерфейсу RS-485 с контролем положения по выходному аналоговому сигналу (конфигурация Т)</b>			
ПЭ-ЕЗТ48-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	Базовая конфигурация – код набора опций 48 (опция "Частотное управление ЭД" есть всегда): - дискретные входы "ОТКРЫТЬ", "ЗАКРЫТЬ", "СТОП", "Авария 1", "Авария 2", "Мвх1" ("АктДУ"); - 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.420006.017-29Д	56
ПЭ-ЕЗТ49-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 49: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.017-30Д	57
ПЭ-ЕЗТ51-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	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-SIL	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-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 50: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент")	ЯЛБИ.420006.017-31Д	58
ПЭ-ЕЗТ52-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	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-SIL	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-ЕЗТ53-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 53: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.017-32Д	59
ПЭ-ЕЗТ59-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	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-SIL	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.420006.017-33Д	60
ПЭ-ЕЗТ60-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	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-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 57: - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.017-34Д	61
ПЭ-ЕЗТ58-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 58: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.017-35Д	62
ПЭ-ЕЗТ61-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 61: - интерфейс "Profibus-1"; - интерфейс "Profibus-2"	ЯЛБИ.420006.017-36Д	63
ПЭ-ЕЗТ62-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 62: - интерфейс "Profibus-1" (заменяет базовую опцию "RS-485-1")	ЯЛБИ.420006.017-37Д	64



Продолжение таблицы 1

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
ПЭ-ЕЗТ63-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 63: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1"; - интерфейс "Profibus-2"; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.017-38Д	65
ПЭ-ЕЗТ65-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	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-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 64: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1" (заменяет базовую опцию "RS-485-1"); - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.017-39Д	66
ПЭ-ЕЗТ66-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	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-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 71: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.017-40Д	67
ПЭ-ЕЗТ72-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 72: - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"; - интерфейс "Fieldbus-1"(заменяет базовую опцию "RS-485-1")	ЯЛБИ.420006.017-41Д	68
ПЭ-ЕЗТ97-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	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.420006.017-42Д	69



Продолжение таблицы 1

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
<b>Дистанционное управление регулирующей арматурой с функцией локального ПИД-регулятора (конфигурация Р)</b>			
ПЭ-ЕЗР48-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	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 1", "Авария 2", "Мвх1" ("АктДУ"); - дискретные выходы "М3" ("КВО"), "М4" ("МВО"), "М5" ("МВЗ"), "М6" ("КВЗ"), "ГОТОВНОСТЬ", "НЕИСПРАВНОСТЬ"; - аналоговый выход "ПОЛОЖЕНИЕ"	ЯЛБИ.420006.017-43Д	70
ПЭ-ЕЗР49-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 49: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.017-44Д	71
ПЭ-ЕЗР51-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	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-SIL	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-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 50: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент")	ЯЛБИ.420006.017-45Д	72
ПЭ-ЕЗР52-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	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-SIL	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-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 53: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.017-46Д	73
ПЭ-ЕЗР59-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	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-SIL	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.420006.017-47Д	74
ПЭ-ЕЗР60-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	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-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 57: - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.017-48Д	75
ПЭ-ЕЗР58-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 58: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.017-49Д	76
ПЭ-ЕЗР67-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	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.420006.017-50Д	77
ПЭ-ЕЗР68-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	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-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 71: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.017-51Д	78
ПЭ-ЕЗР97-08/09/10/11/12/15-1F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 97: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"; - интерфейс "HART"; - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.017-52Д	79
<p><b>Примечания</b></p> <p>1 "М1", "М2", "М3", "М4", "М5", "М6" – многофункциональные программируемые дискретные выходы.</p> <p>2 <b>Все конфигурации по умолчанию содержат в своем составе:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- частотный преобразователь;</li> <li>- абсолютный бесконтактный цифровой датчик положения;</li> <li>- электронный цифровой датчик момента;</li> <li>- два дисплея: графический (OLED дисплей для исполнения общего назначения и вакуумно-люминисцентный дисплей для взрывозащищенного исполнения) и символьный LED;</li> <li>- изолированный отсек с клеммной колодкой или разъемами для подключения кабелей питания и управления;</li> <li>- пульт местного управления (ПМУ) с местными кнопками для управления и настройки с трехпозиционным селектором (переключателем) "МЕСТ – 0 (настройка-выключено) – ДИСТ" с фиксацией во всех трех положениях;</li> <li>- два внутренних гальванически развязанных нестабилизированных источника питания = 24 В, 150 мА для питания внешних цепей;</li> <li>- батарея автономного питания для индикации положения (момента или усилия) при отсутствии основного питания на символьном LED дисплее;</li> <li>- узел контроля токов питающей сети;</li> <li>- терморегулируемый нагревательный элемент;</li> <li>- USB – интерфейс для настройки с помощью персонального компьютера (программное обеспечение "Конфигуратор");</li> <li>- архив событий (журнал работы и неисправностей, полное время работы, количество пусков, значения крутящего момента, токов и др.).</li> </ul>			



Таблица 2 – Схемы подключения с трехфазным напряжением питания

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
<b>Дистанционное дискретное управление запорно-регулирующей арматурой с контролем положения по выходному аналоговому сигналу (конфигурация Д)</b>			
ПЭ-ЕЗД48-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	Базовая конфигурация – код набора опций 48 (опция " <b>Частотное управление ЭД</b> " есть всегда): - дискретные входы "ОТКРЫТЬ", "ЗАКРЫТЬ", "СТОП", "Авария 1", "Авария 2", "Мвх1" ("АктДУ"); - дискретные выходы "М1" ("ПВО"), "М2" ("ПВЗ"), "М3" ("КВО"), "М4" ("МВО"), "М5" ("МВЗ"), "М6" ("КВЗ"), "ГОТОВНОСТЬ", "НЕИСПРАВНОСТЬ"; - аналоговый выход "ПОЛОЖЕНИЕ"	ЯЛБИ.420006.017-53Д	80
ПЭ-ЕЗД57-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 57: - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.017-54Д	81
ПЭ-ЕЗД58-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 58: - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"; - аналоговый выход "МАвых" ("Момент")	ЯЛБИ.420006.017-55Д	82
ПЭ-ЕЗД71-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 71: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.017-56Д	83
<b>Дистанционное аналоговое или дискретное управление запорно-регулирующей арматурой с заданием положения и контролем положения по выходному аналоговому сигналу (ПОЗИЦИОНЕР) (конфигурация А)</b>			
ПЭ-ЕЗА48-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	Базовая конфигурация – код набора опций 48 (опция " <b>Частотное управление ЭД</b> " есть всегда): - аналоговый вход "ЗАДАНИЕ ПОЛОЖЕНИЯ"; - дискретные входы "ОТКРЫТЬ", "ЗАКРЫТЬ", "СТОП", "Авария 1", "Авария 2", "Мвх1" ("АктДУ"); - дискретные выходы "М1" ("ПВО"), "М2" ("ПВЗ"), "М3" ("КВО"), "М4" ("МВО"), "М5" ("МВЗ"), "М6" ("КВЗ"), "ГОТОВНОСТЬ", "НЕИСПРАВНОСТЬ"; - аналоговый выход "ПОЛОЖЕНИЕ"	ЯЛБИ.420006.017-57Д	84



Продолжение таблицы 2

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
ПЭ-Е3А49-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 49: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.017-58Д	85
ПЭ-Е3А51-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	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-SIL	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-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 50: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент")	ЯЛБИ.420006.017-59Д	86
ПЭ-Е3А52-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	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-SIL	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-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 53: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.017-60Д	87
ПЭ-Е3А59-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	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-SIL	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.420006.017-61Д	88
ПЭ-Е3А60-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	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-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 57: - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.017-62Д	89
ПЭ-Е3А58-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 58: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.017-63Д	90
ПЭ-Е3А61-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 61: - интерфейс "Profibus-1"; - интерфейс "Profibus-2"	ЯЛБИ.420006.017-64Д	91
ПЭ-Е3А62-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 62: - интерфейс "Profibus-1"	ЯЛБИ.420006.017-65Д	92
ПЭ-Е3А63-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 63: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1"; - интерфейс "Profibus-2"; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.017-66Д	93
ПЭ-Е3А65-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	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-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 64: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1"; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.017-67Д	94
ПЭ-Е3А66-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	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-SIL	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.420006.017-68Д	95
ПЭ-Е3А68-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	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-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 71: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.017-69Д	96
ПЭ-Е3А72-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 72: - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"; - интерфейс "Fieldbus-1"	ЯЛБИ.420006.017-70Д	97
ПЭ-Е3А97-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 97: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"; - интерфейс "HART"; - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.017-71Д	98



Продолжение таблицы 2

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
<b>Дистанционное управление запорно-регулирующей арматурой по цифровому интерфейсу RS-485 (конфигурация С)</b>			
ПЭ-ЕЗС48-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	Базовая конфигурация – код набора опций 48 (опция "Частотное управление ЭД" есть всегда): - дискретные входы "ОТКРЫТЬ", "ЗАКРЫТЬ", "СТОП", "Авария 1", "Авария 2", "Мвх1" ("АктДУ"); - интерфейс "RS-485-1" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.017-72Д	99
ПЭ-ЕЗС49-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 49: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.017-73Д	100
ПЭ-ЕЗС51-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	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-SIL	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-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 53: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.017-74Д	101
ПЭ-ЕЗС59-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	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-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 57: - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.017-75Д	102
ПЭ-ЕЗС61-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 61: - интерфейс "Profibus-1" (заменяет базовую опцию "RS-485-1"); - интерфейс "Profibus-2"	ЯЛБИ.420006.017-76Д	103
ПЭ-ЕЗС62-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 62: - интерфейс "Profibus-1" (заменяет базовую опцию "RS-485-1")	ЯЛБИ.420006.017-77Д	104



Продолжение таблицы 2

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
ПЭ-ЕЗС63-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	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.420006.017-78Д	105
ПЭ-ЕЗС65-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	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-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 64: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1" (заменяет базовую опцию "RS-485-1"); - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.017-79Д	106
ПЭ-ЕЗС66-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	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-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 71: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.017-80Д	107
ПЭ-ЕЗС72-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 72: - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"; - интерфейс "Fieldbus-1"(заменяет базовую опцию "RS-485-1")	ЯЛБИ.420006.017-81Д	108



Продолжение таблицы 2

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
<b>Дистанционное управление запорно-регулирующей арматурой дискретными сигналами или по цифровому интерфейсу RS-485 с контролем положения по выходному аналоговому сигналу (конфигурация Т)</b>			
ПЭ-ЕЗТ48-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	Базовая конфигурация – код набора опций 48 ( <b>опция "Частотное управление ЭД" есть всегда</b> ): - дискретные входы "ОТКРЫТЬ", "ЗАКРЫТЬ", "СТОП", "Авария 1", "Авария 2", "Мвх1" ("АктДУ"); - 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.420006.017-82Д	109
ПЭ-ЕЗТ49-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 49: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.017-83Д	110
ПЭ-ЕЗТ51-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	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-SIL	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-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 50: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент")	ЯЛБИ.420006.017-84Д	111
ПЭ-ЕЗТ52-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	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-SIL	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-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 53: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.017-85Д	112
ПЭ-ЕЗТ59-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	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-SIL	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.420006.017-86Д	113
ПЭ-ЕЗТ60-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	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-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 57: - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.017-87Д	114
ПЭ-ЕЗТ58-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 58: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.017-88Д	115
ПЭ-ЕЗТ61-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 61: - интерфейс "Profibus-1"; - интерфейс "Profibus-2"	ЯЛБИ.420006.017-89Д	116
ПЭ-ЕЗТ62-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 62: - интерфейс "Profibus-1" (заменяет базовую опцию "RS-485-1")	ЯЛБИ.420006.017-90Д	117



Продолжение таблицы 2

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
ПЭ-ЕЗТ63-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 63: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1"; - интерфейс "Profibus-2"; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.017-91Д	118
ПЭ-ЕЗТ65-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	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-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 64: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1" (заменяет базовую опцию "RS-485-1"); - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.017-92Д	119
ПЭ-ЕЗТ66-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	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-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 71: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.017-93Д	120
ПЭ-ЕЗТ72-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 72: - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"; - интерфейс "Fieldbus-1"(заменяет базовую опцию "RS-485-1")	ЯЛБИ.420006.017-94Д	121
ПЭ-ЕЗТ97-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	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.420006.017-95Д	122



Продолжение таблицы 2

Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
<b>Дистанционное управление регулирующей арматурой с функцией локального ПИД-регулятора (конфигурация Р)</b>			
ПЭ-ЕЗР48-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	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 1", "Авария 2", "Мвх1" ("АктДУ"); - дискретные выходы "М3" ("КВО"), "М4" ("МВО"), "М5" ("МВЗ"), "М6" ("КВЗ"), "ГОТОВНОСТЬ", "НЕИСПРАВНОСТЬ"; - аналоговый выход "ПОЛОЖЕНИЕ"	ЯЛБИ.420006.017-96Д	123
ПЭ-ЕЗР49-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 49: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.017-97Д	124
ПЭ-ЕЗР51-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	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-SIL	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-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 50: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент")	ЯЛБИ.420006.017-98Д	125
ПЭ-ЕЗР52-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	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-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 56: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"		



Акционерное Общество  
**АБС ЭЗИМ Автоматизация**

ЯЛБИ.420006.017Д



Продолжение таблицы 2

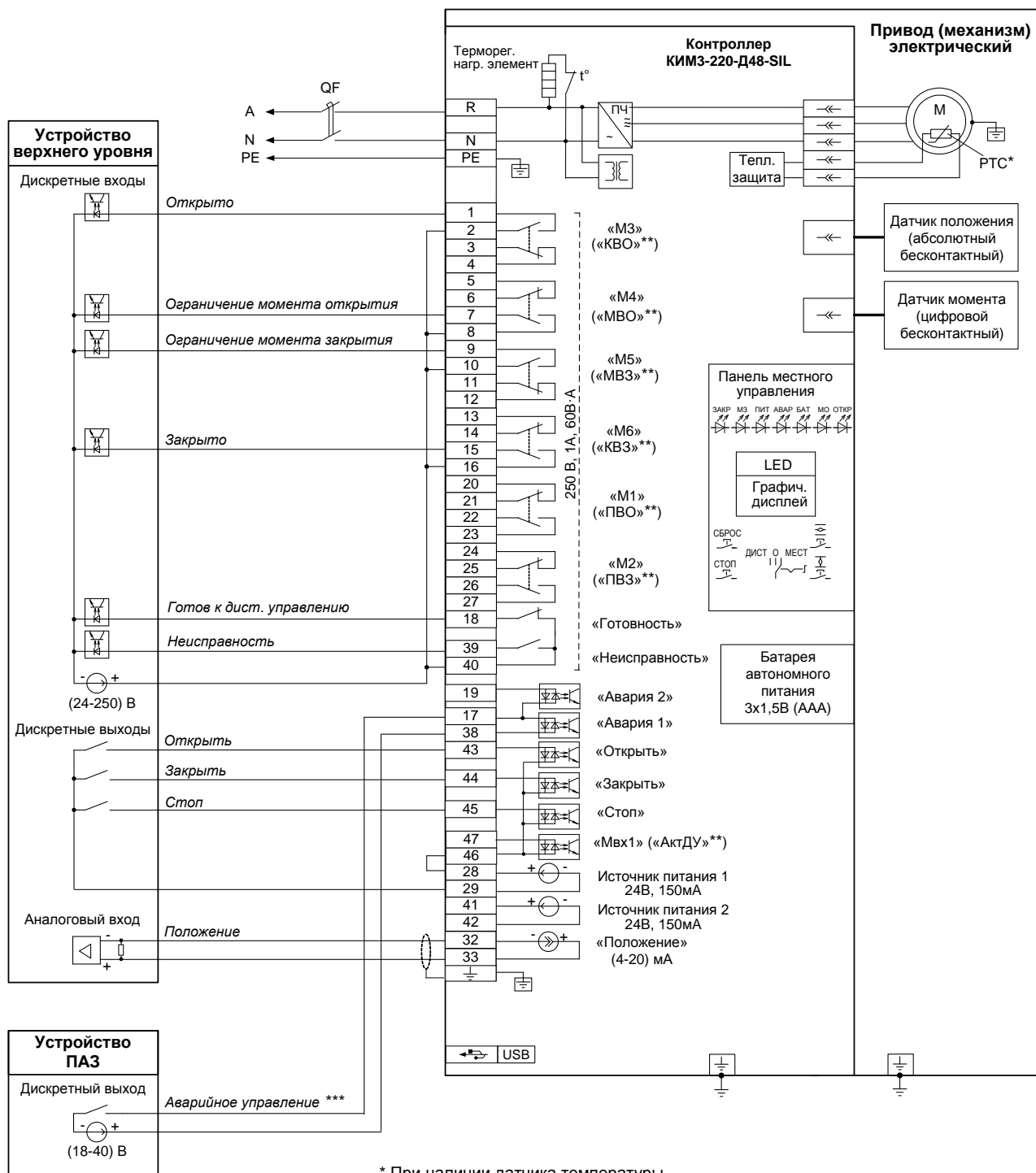
Обозначение схемы подключения	Конфигурация и дополнительные опции	Обозначение документа	Номер листа
ПЭ-ЕЗР53-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 53: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "ZigBee"	ЯЛБИ.420006.017-99Д	126
ПЭ-ЕЗР59-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	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-SIL	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.420006.017-100Д	127
ПЭ-ЕЗР60-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	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-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 57: - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.017-101Д	128
ПЭ-ЕЗР58-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 58: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.017-102Д	129
ПЭ-ЕЗР67-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	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.420006.017-103Д	130
ПЭ-ЕЗР68-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	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-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 71: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"	ЯЛБИ.420006.017-104Д	131
ПЭ-ЕЗР97-08/09/10/11/12/15-3F-SIL	Дополнительные опции – код набора опций 97: - аналоговый выход "МАвых" ("Момент"); - беспроводной интерфейс "Bluetooth"; - интерфейс "HART"; - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU)	ЯЛБИ.420006.017-105Д	132
<p><b>Примечания</b></p> <p>1 "М1", "М2", "М3", "М4", "М5", "М6" - многофункциональные программируемые дискретные выходы.</p> <p>2 <b>Все конфигурации по умолчанию содержат в своем составе:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- частотный преобразователь;</li> <li>- абсолютный бесконтактный цифровой датчик положения;</li> <li>- электронный цифровой датчик момента;</li> <li>- два дисплея: графический (OLED дисплей для исполнения общего назначения и вакуумно-люминисцентный дисплей для взрывозащищенного исполнения) и символьный LED;</li> <li>- изолированный отсек с клеммной колодкой или разъемами для подключения кабелей питания и управления;</li> <li>- пульт местного управления (ПМУ) с местными кнопками для управления и настройки с трехпозиционным селектором (переключателем) "МЕСТ – 0 (настройка-выключено) – ДИСТ" с фиксацией во всех трех положениях;</li> <li>- два внутренних гальванически развязанных нестабилизированных источника питания = 24 В, 150 мА для питания внешних цепей;</li> <li>- батарея автономного питания для индикации положения (момента или усилия) при отсутствии основного питания на символьном LED дисплее;</li> <li>- узел контроля токов питающей сети;</li> <li>- терморегулируемый нагревательный элемент;</li> <li>- USB – интерфейс для настройки с помощью персонального компьютера (программное обеспечение "Конфигуратор");</li> <li>- архив событий (журнал работы и неисправностей, полное время работы, количество пусков, значения крутящего момента, токов и др.).</li> </ul>			





\* При наличии датчика температуры.

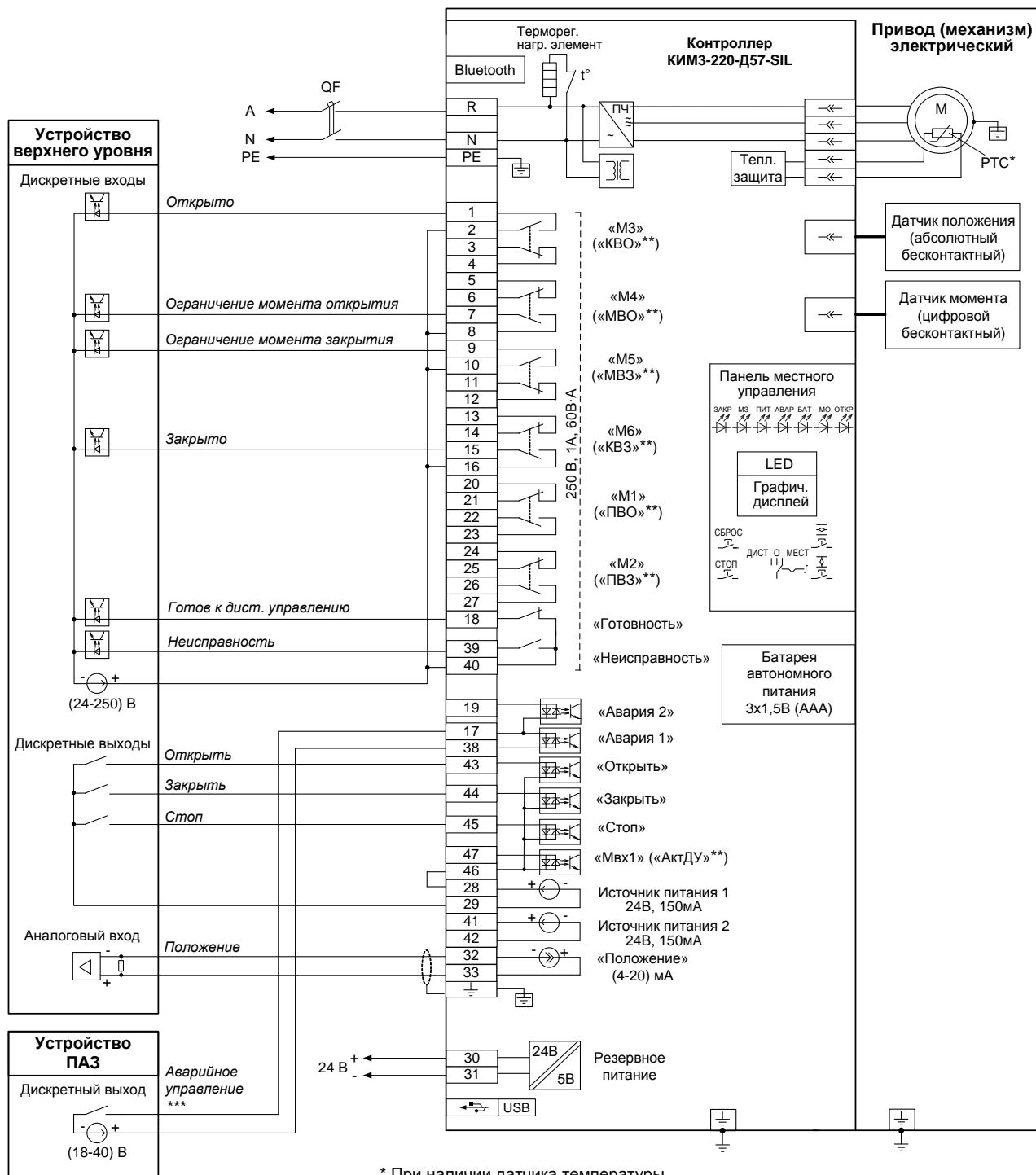
\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\* 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.

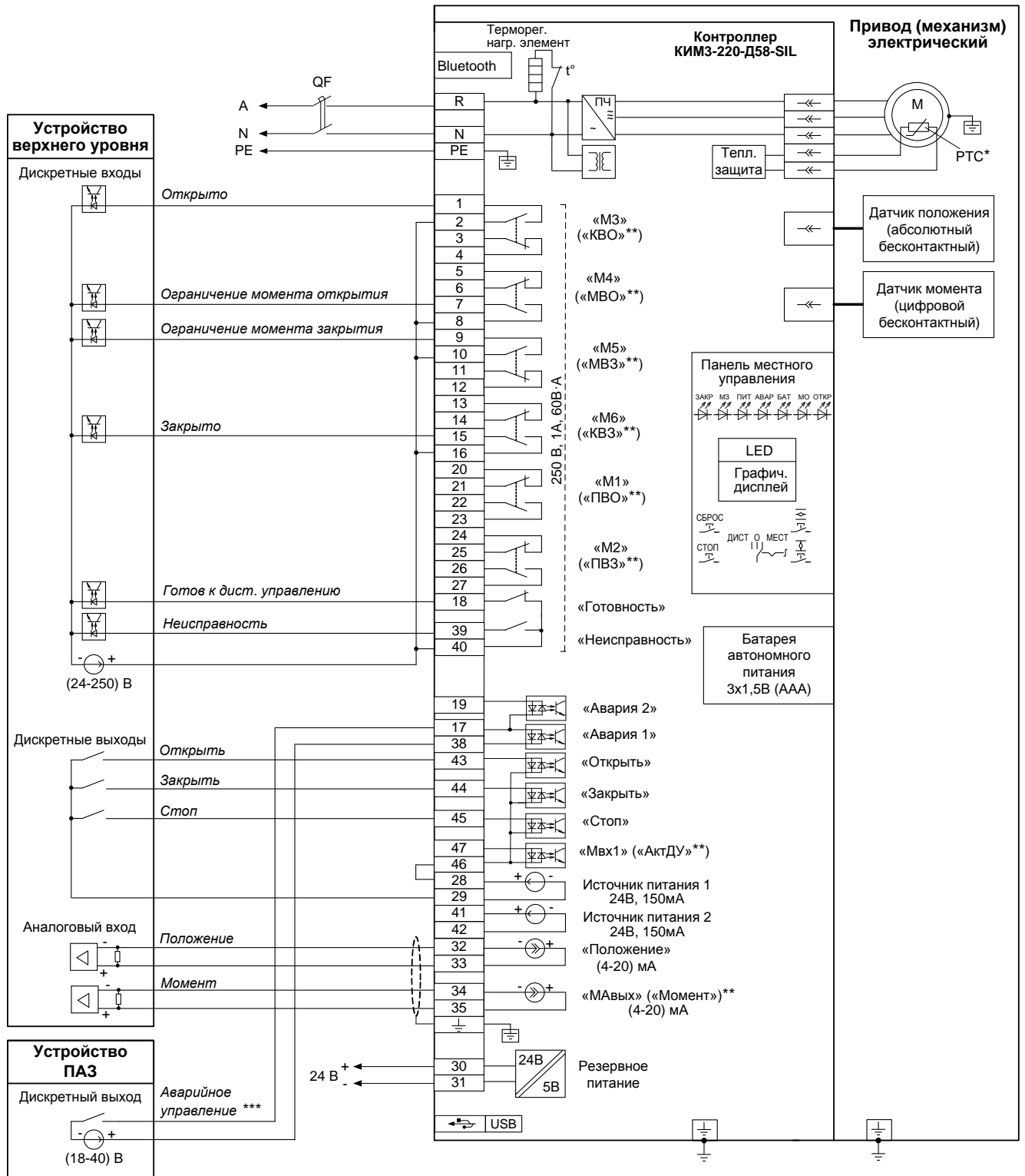
\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\* 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.

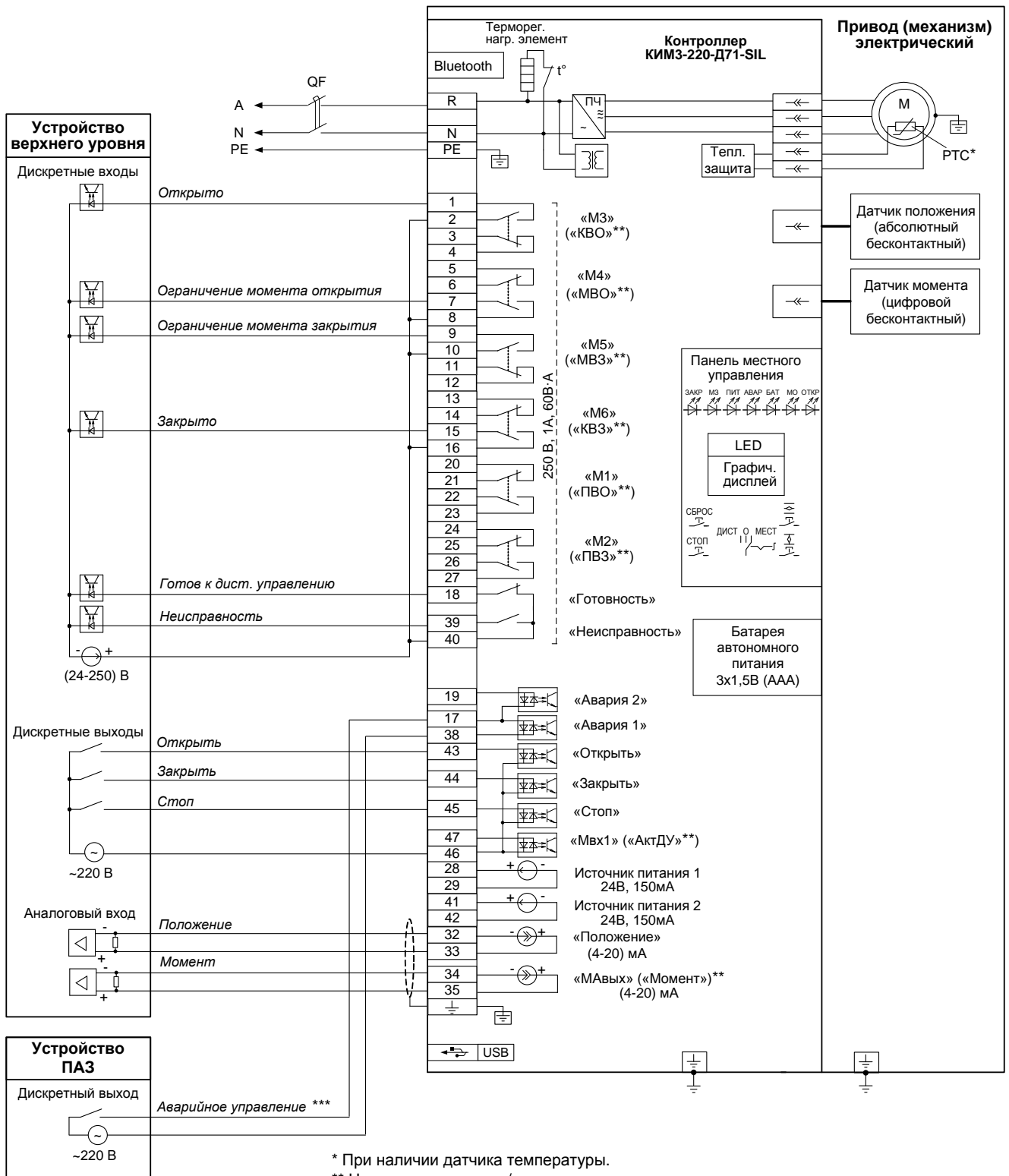
\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\* 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.

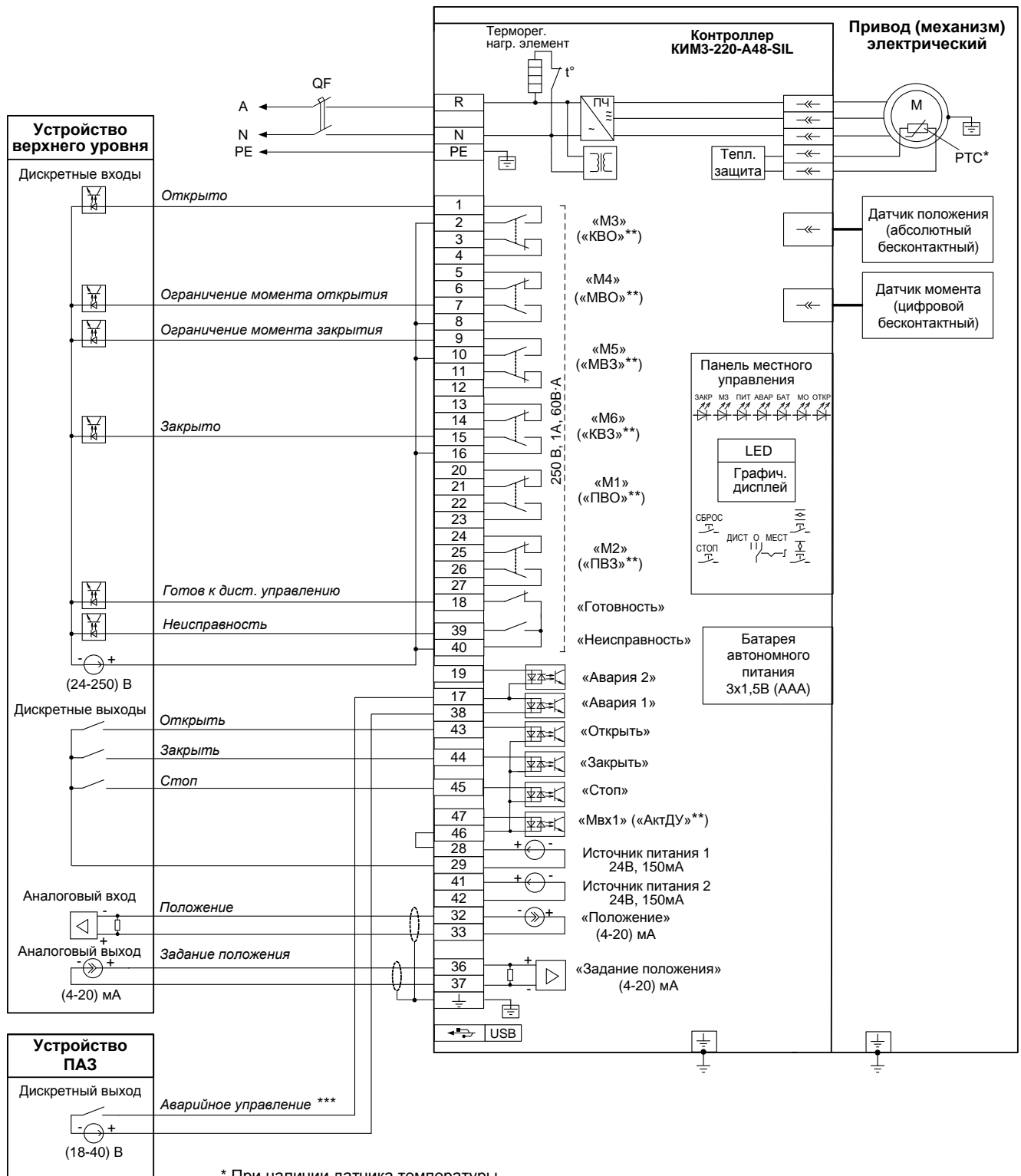
\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\* 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.

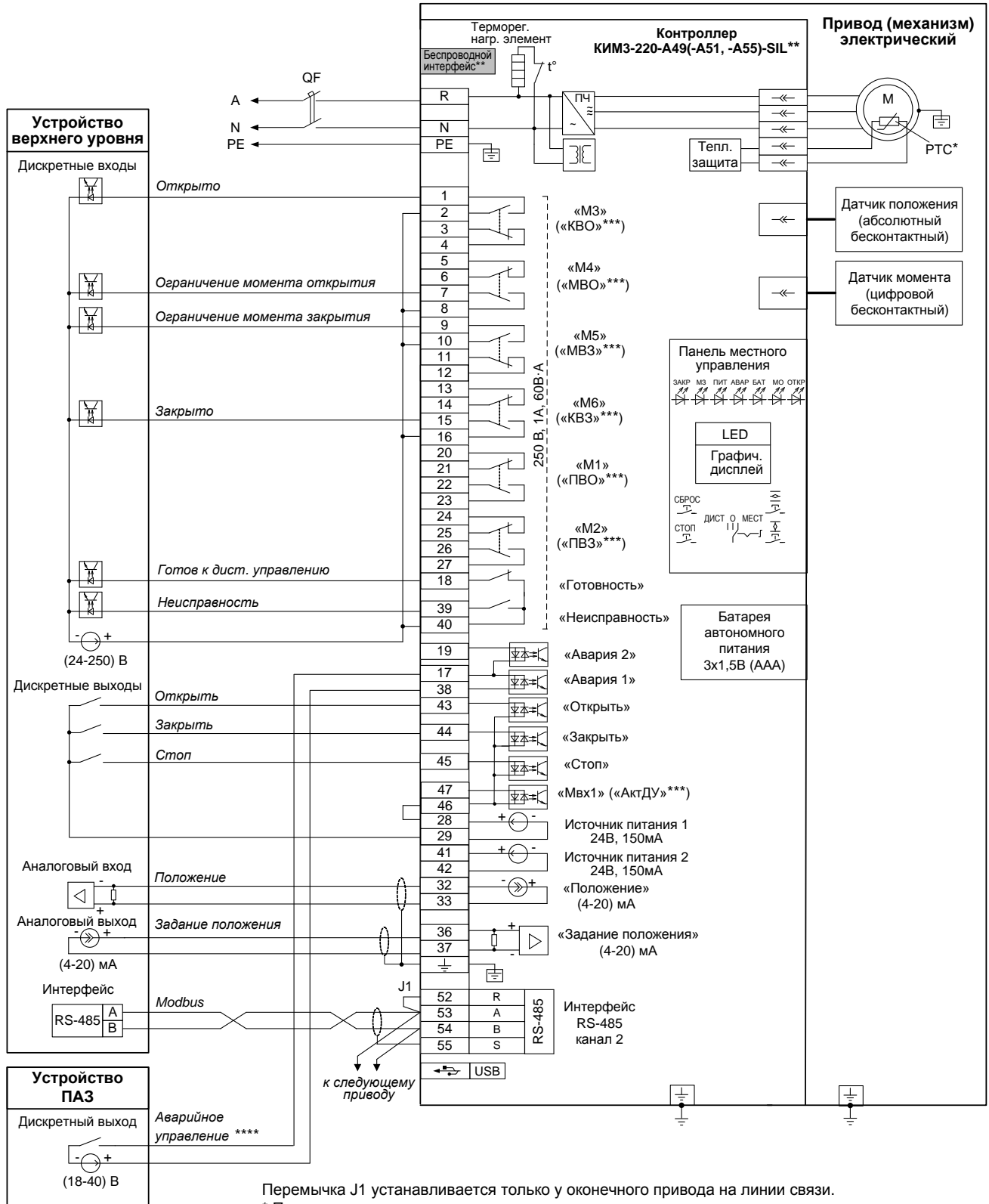
\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\* 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-SIL.

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

\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

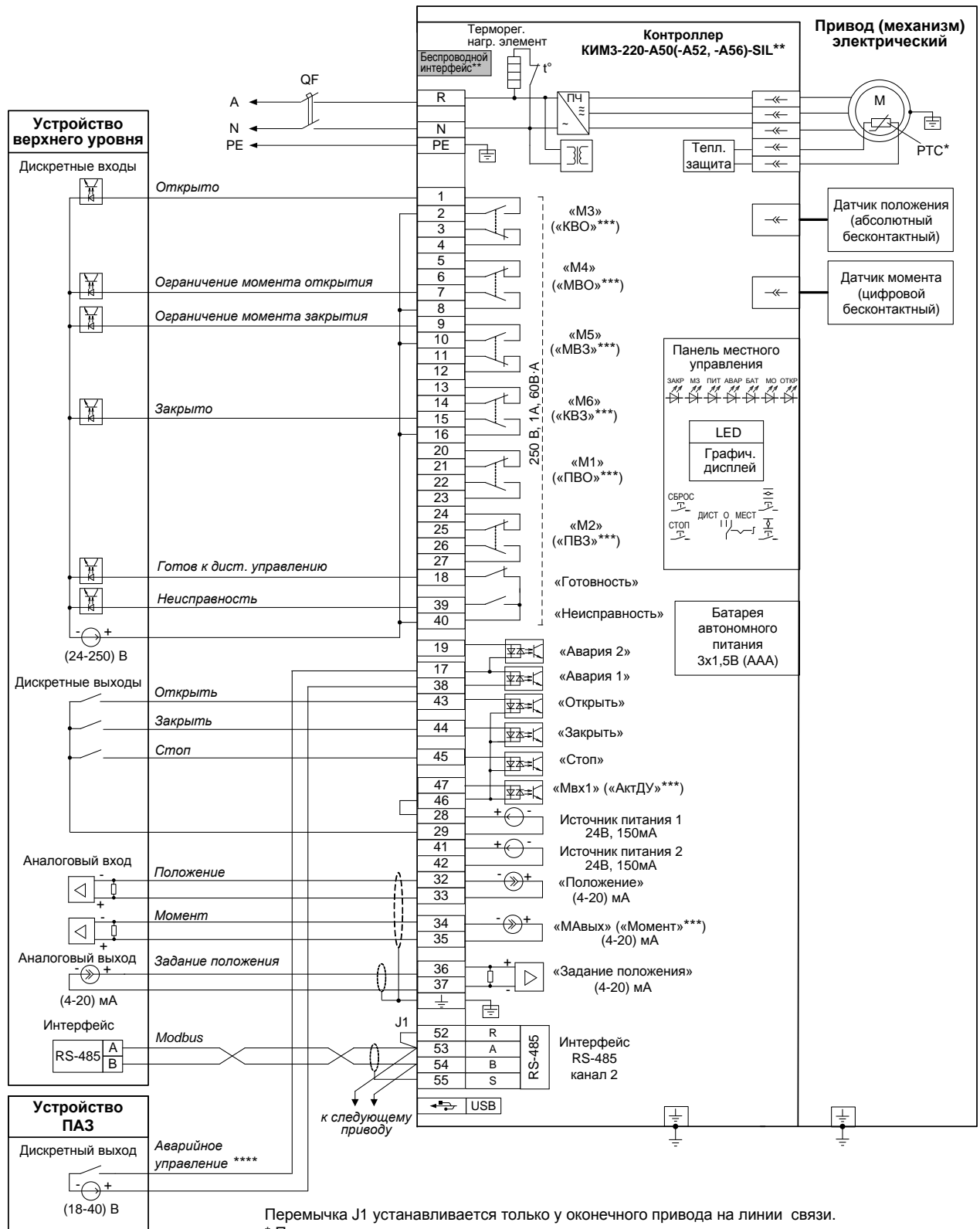
\*\*\*\* В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

**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 конечного привода на линии связи.

\* При наличии датчика температуры.

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

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

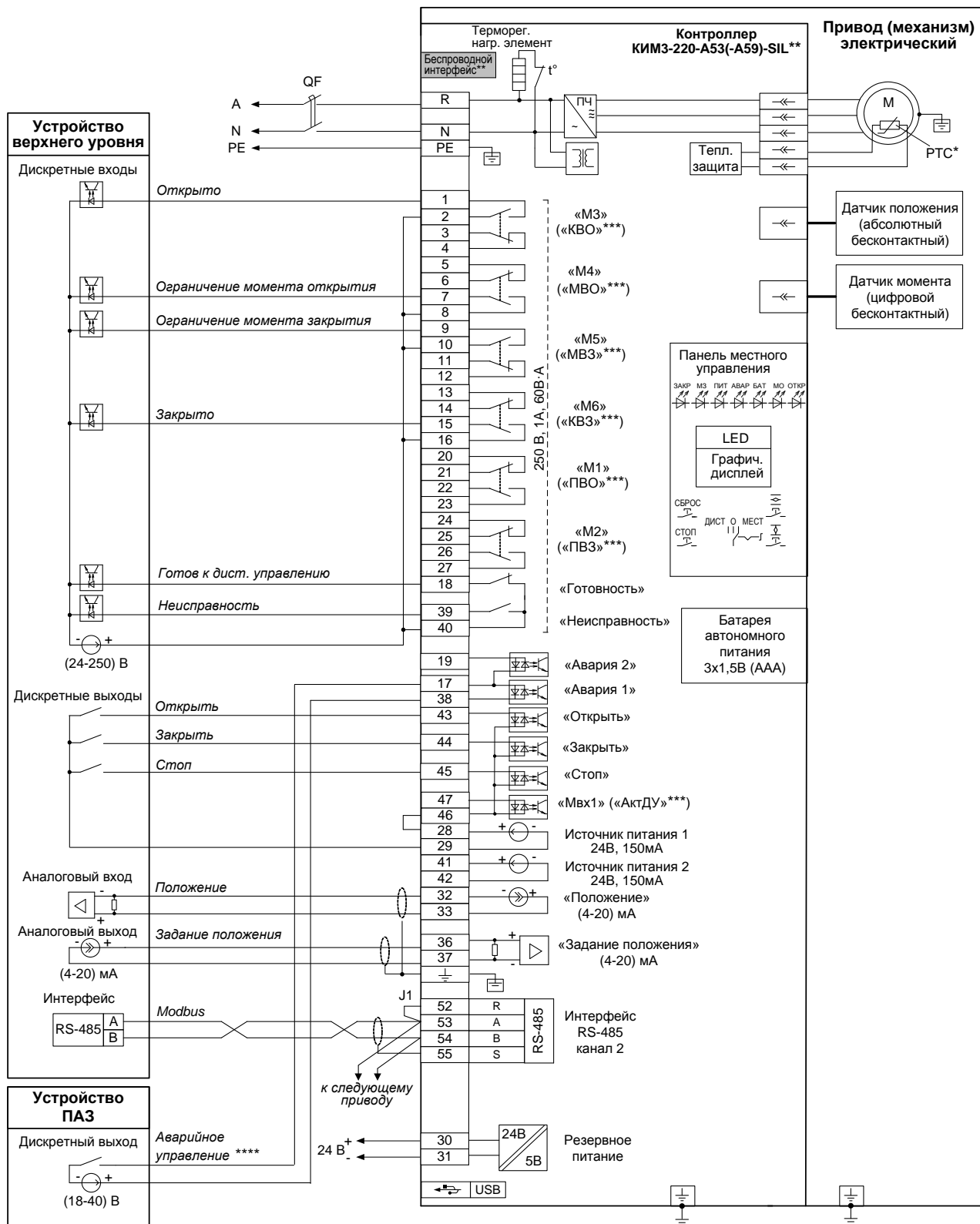
\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\*\* 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-SIL.

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

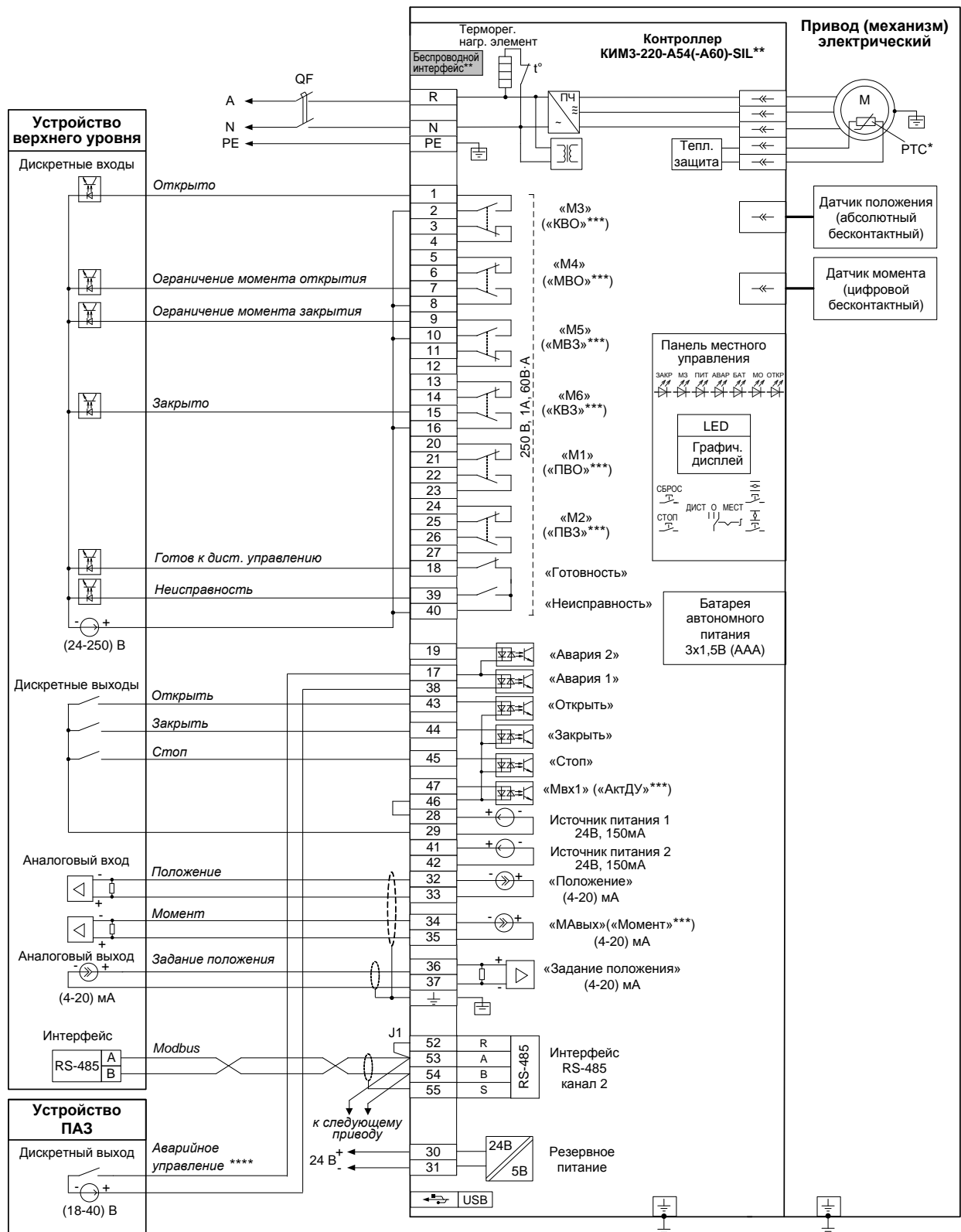
\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\*\* 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-Е3А54-08/09/10/11/12/15-1F-SIL.

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

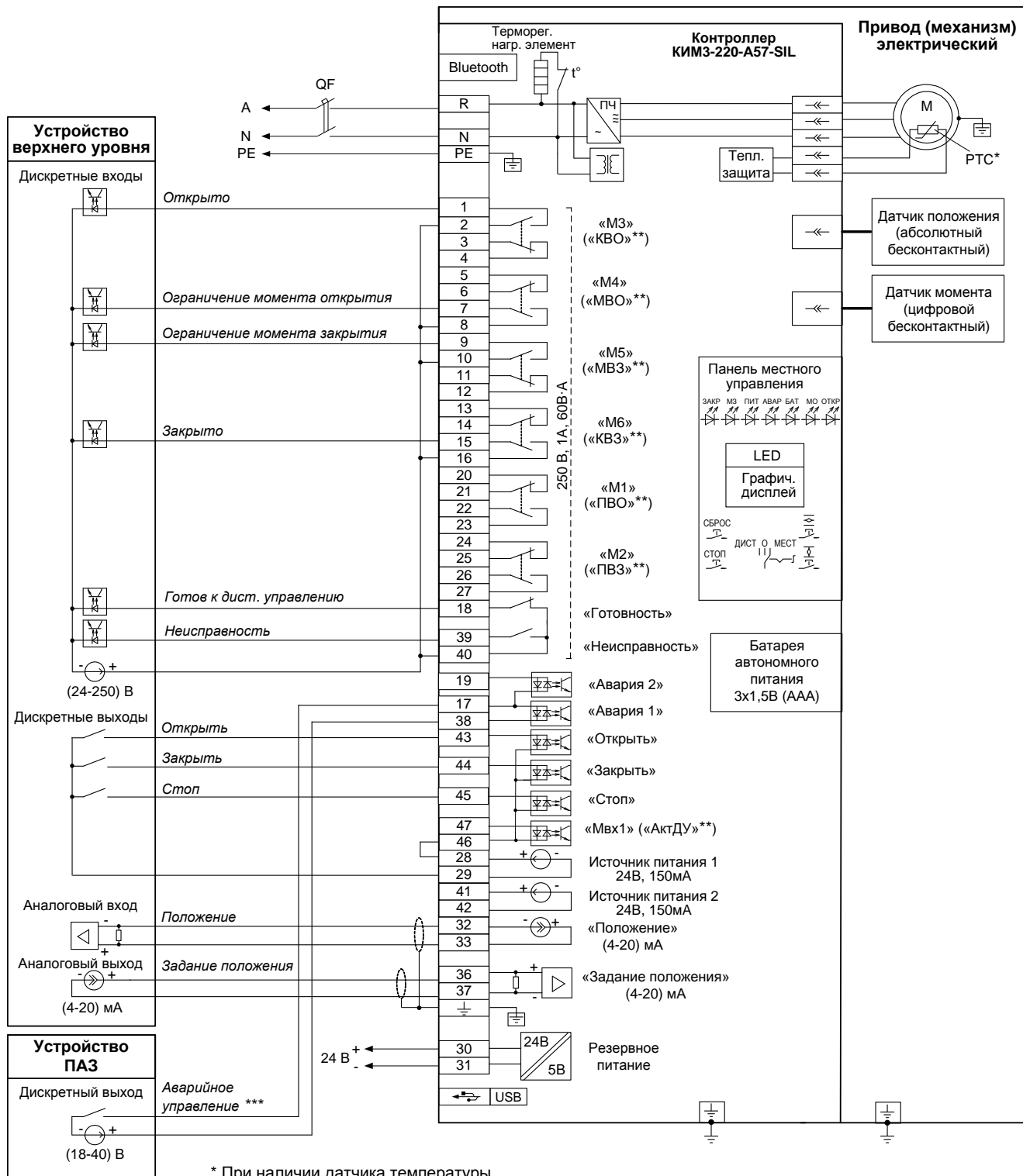
\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\*\* 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.

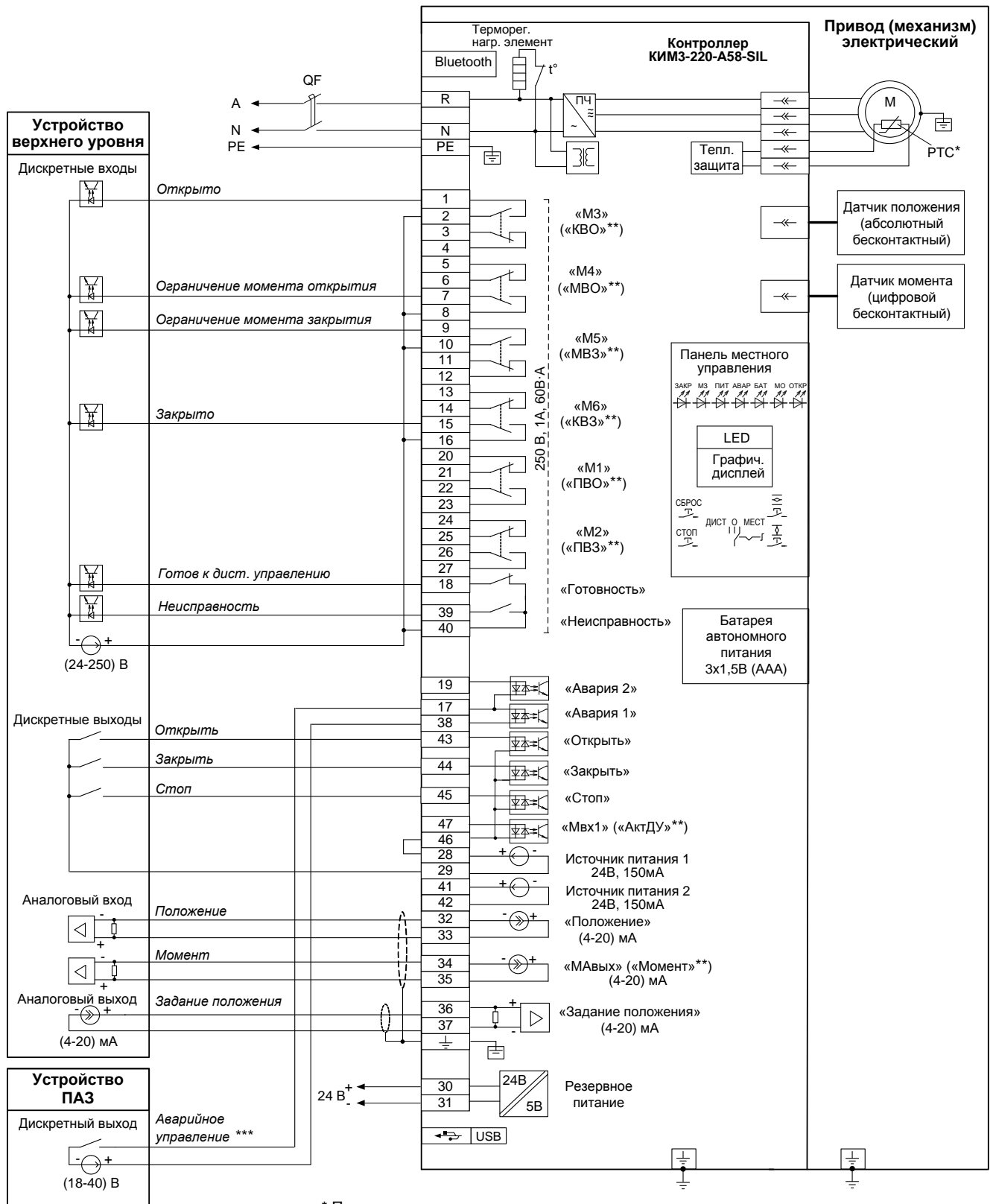
\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\* 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.

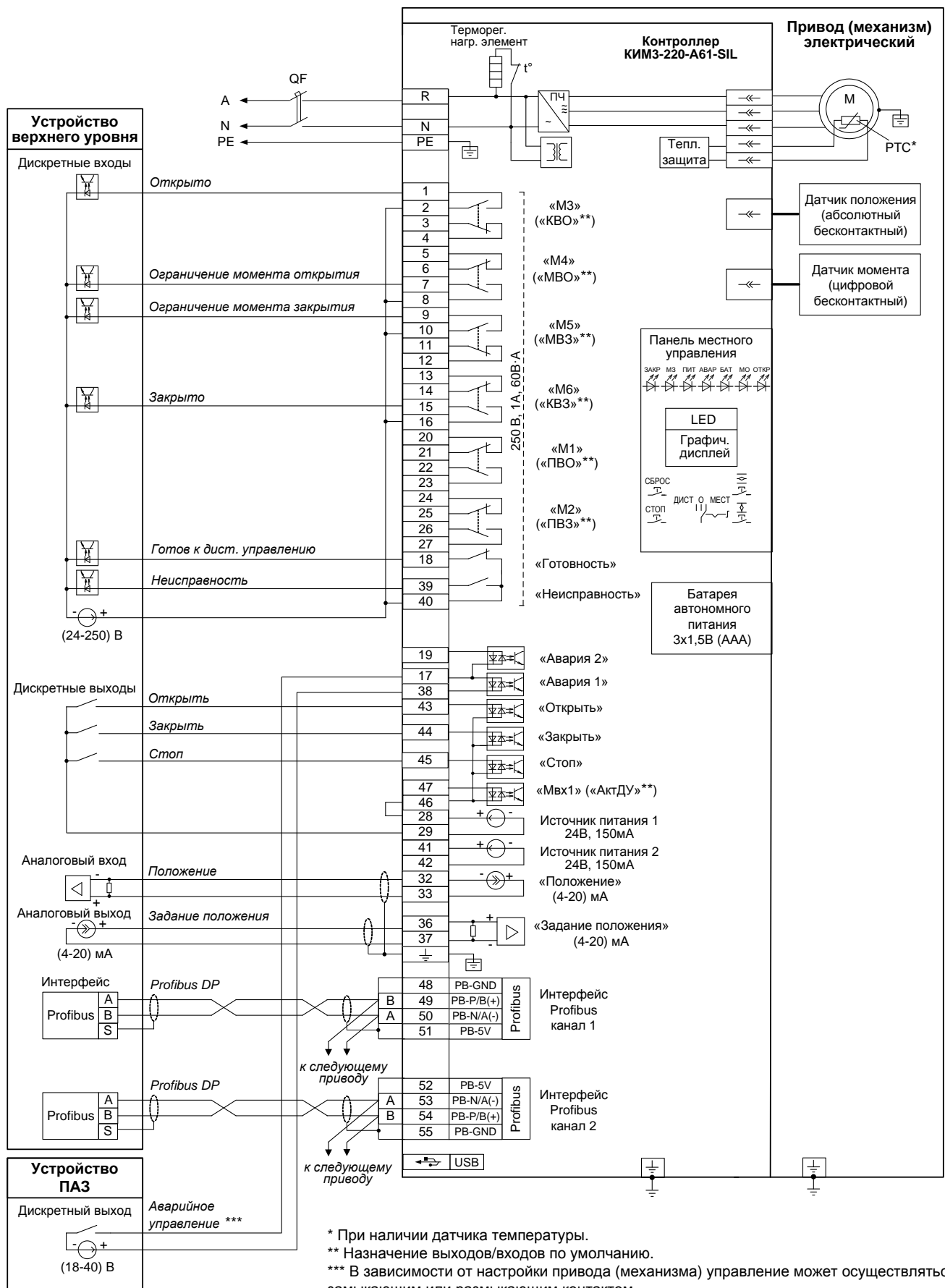
\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\* 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.

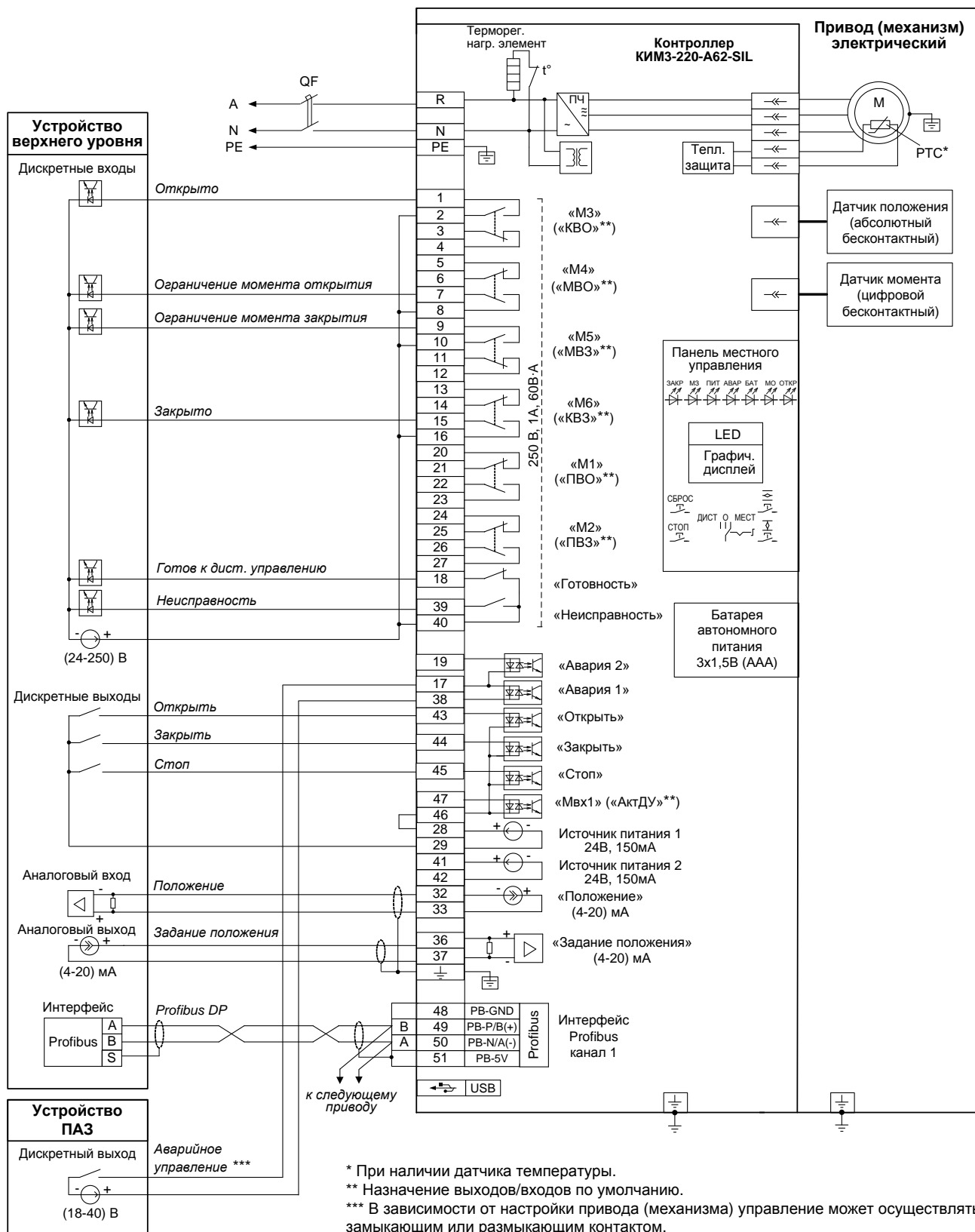
\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

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

**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.

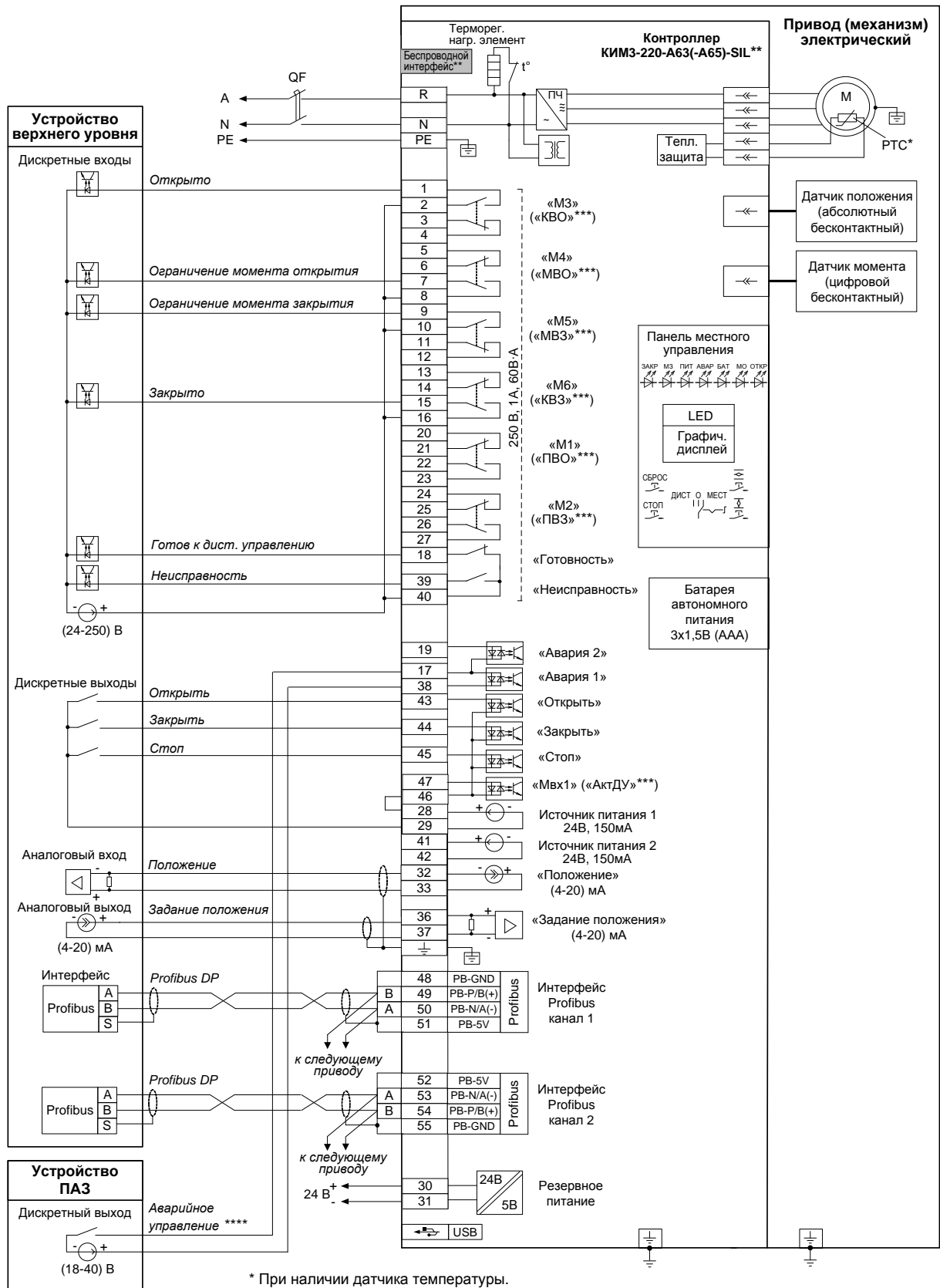
\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\* 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-Е3А63-08/09/10/11/12/15-1F-SIL.

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

\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

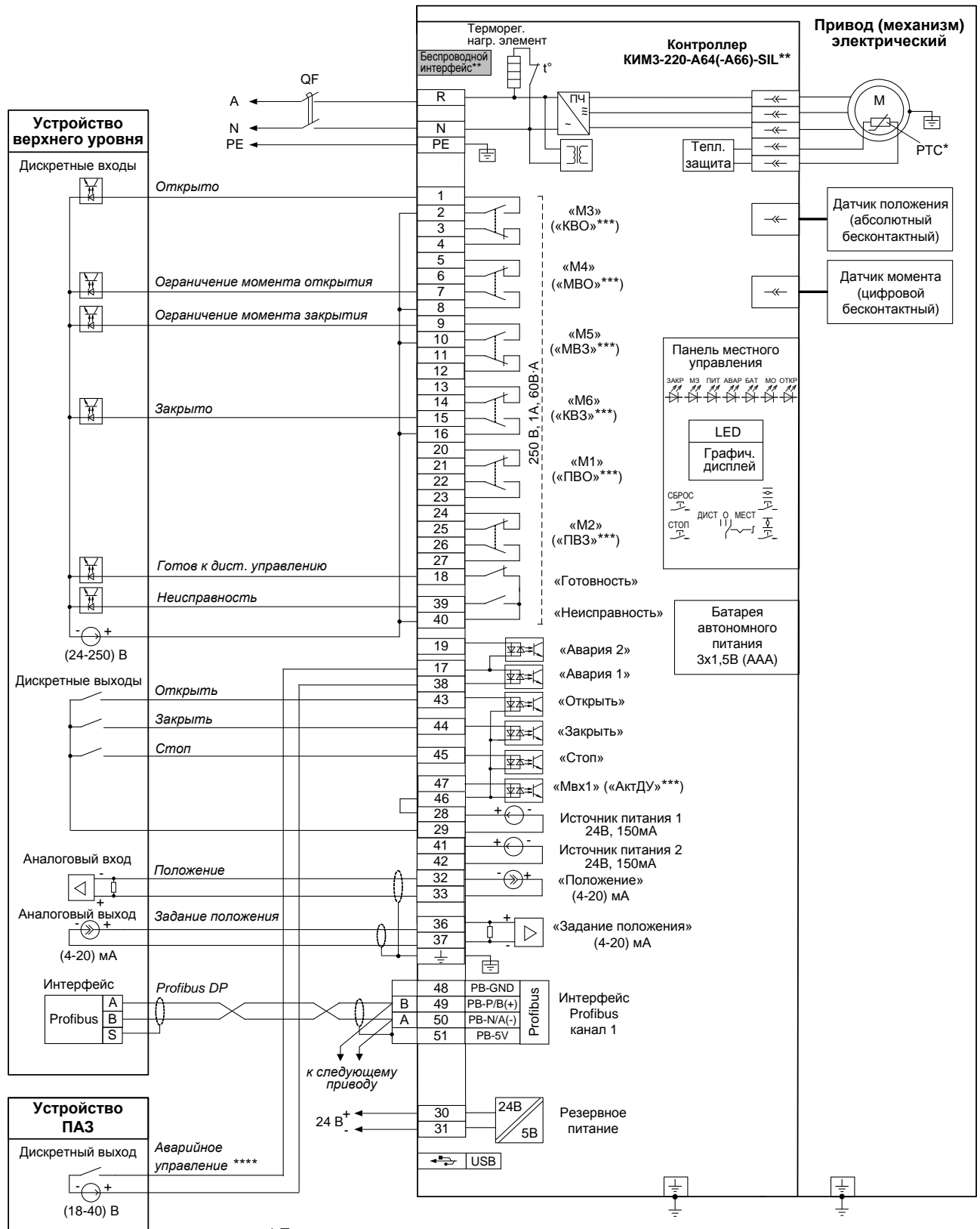
\*\*\*\* В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

**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-Е3А64-08/09/10/11/12/15-1F-SIL.

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

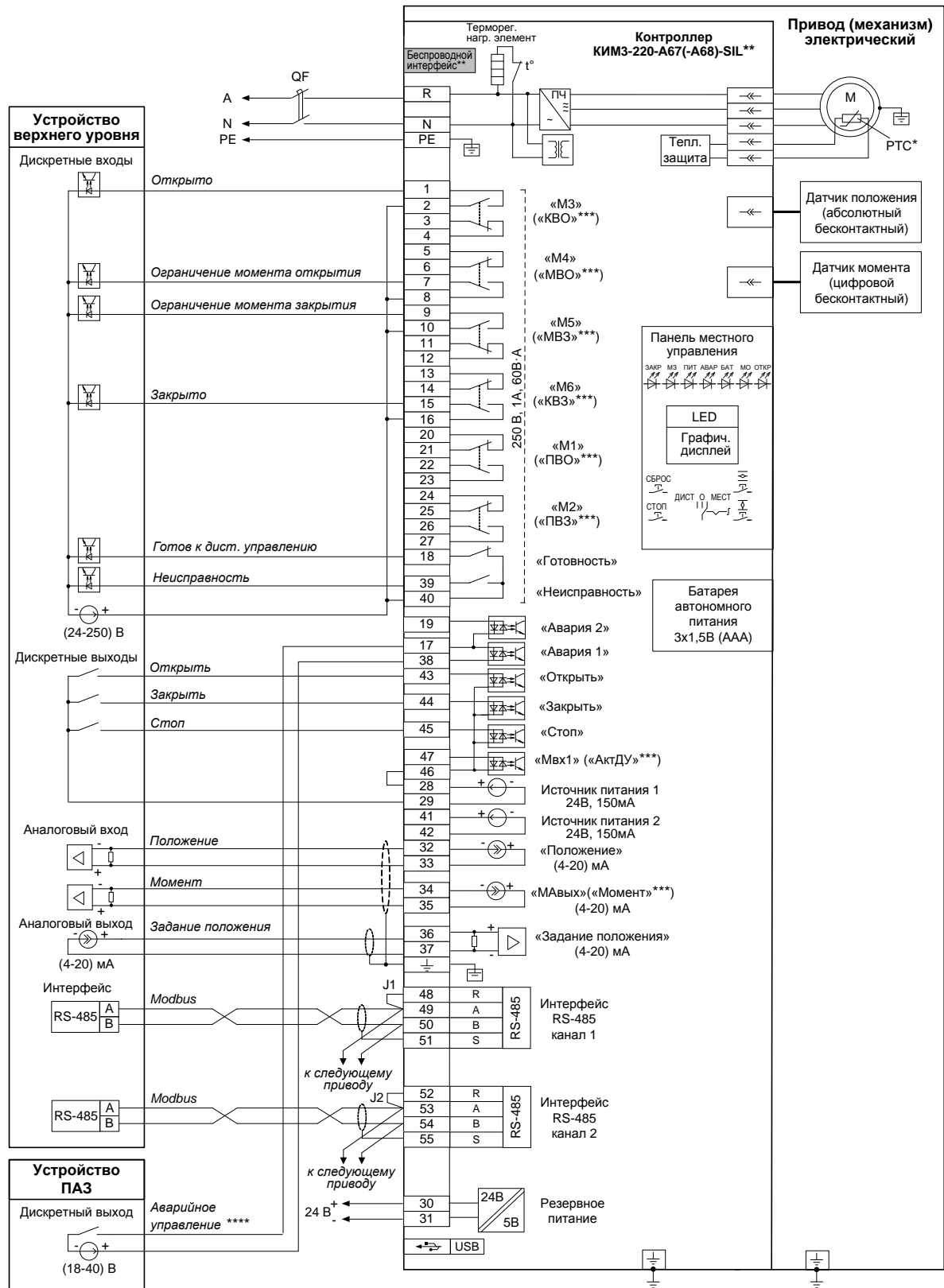
\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\*\* 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-SIL.

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

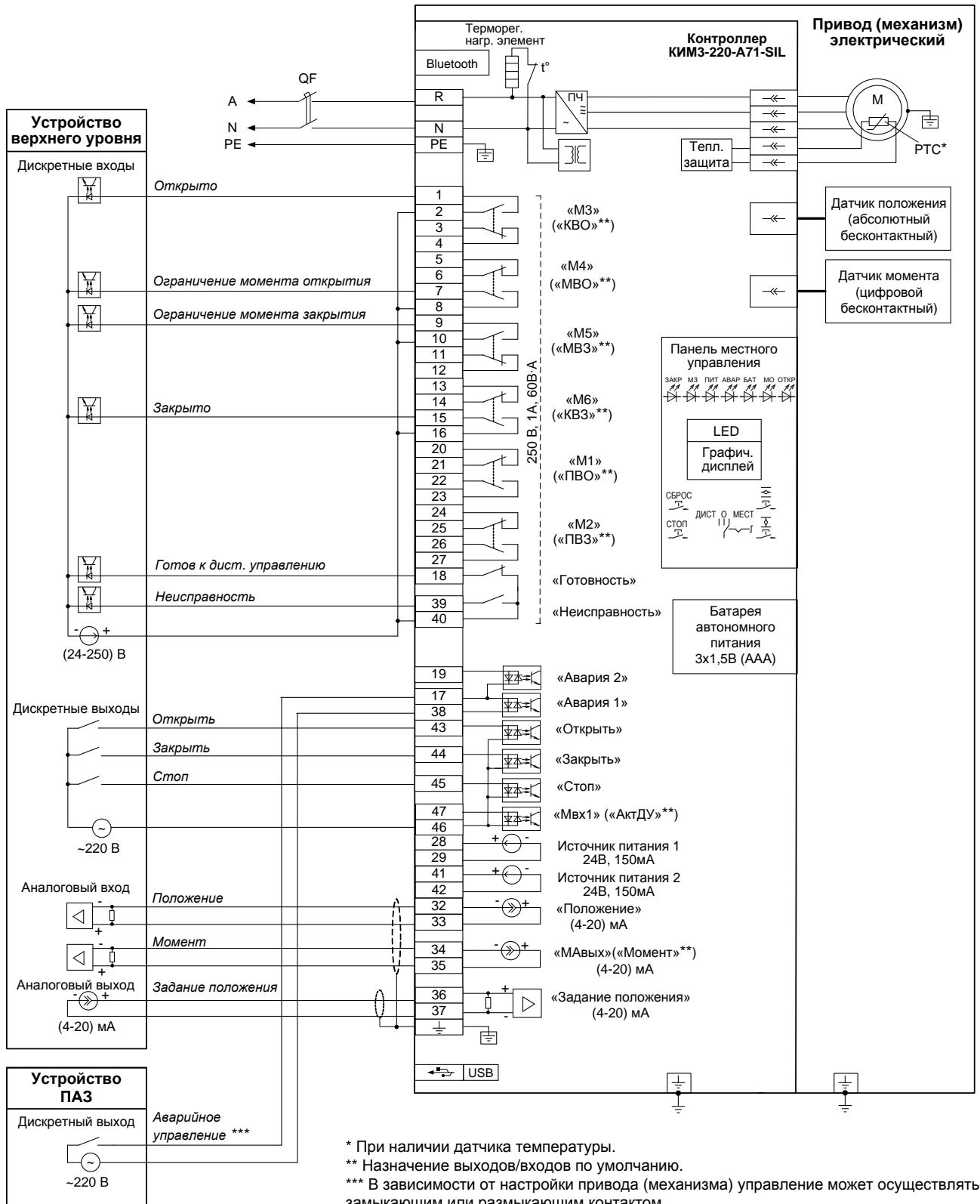
\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\*\* 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.



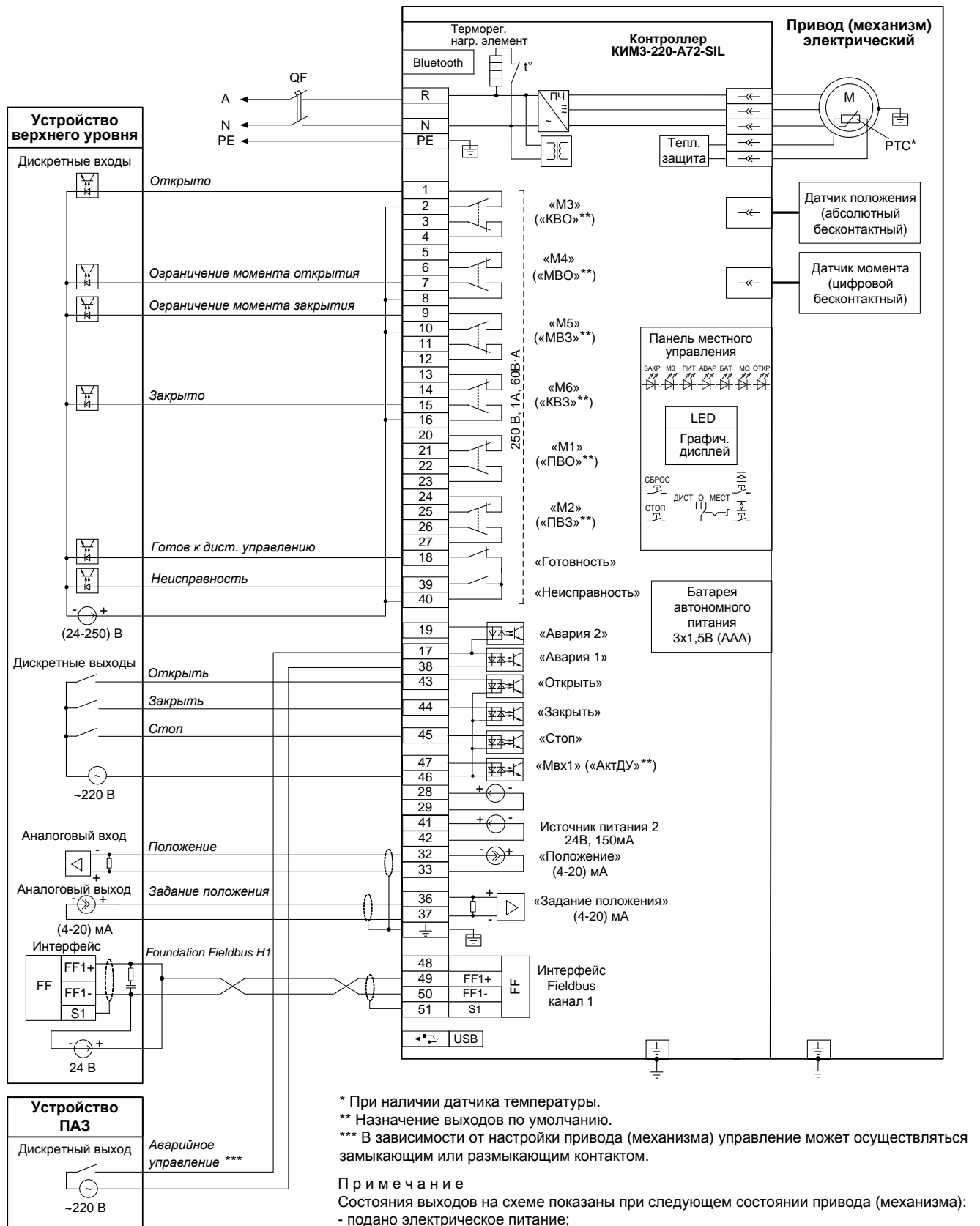
\* При наличии датчика температуры.

\*\* 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.

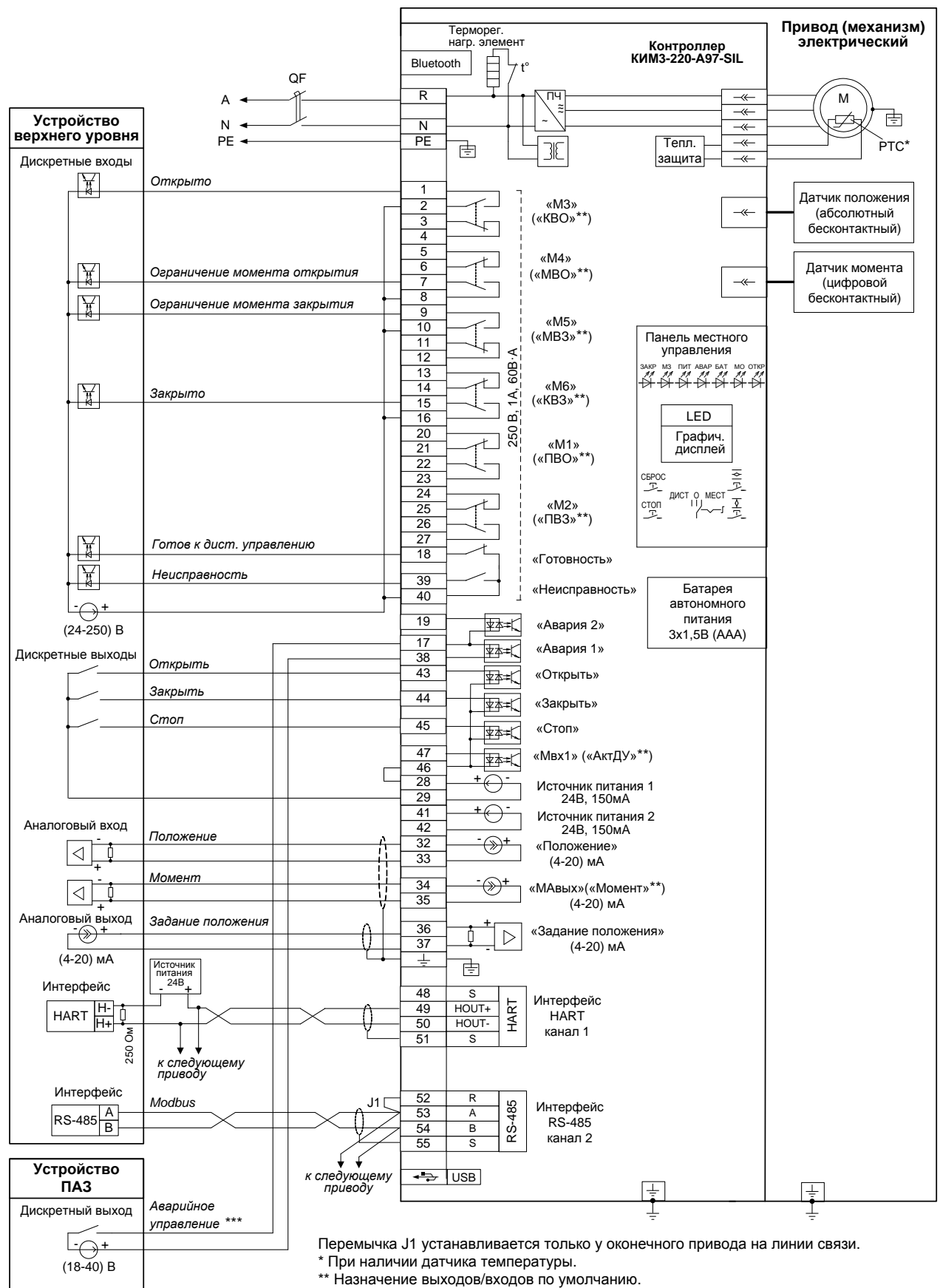
\*\* Назначение выходов по умолчанию.

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

**Примечание**

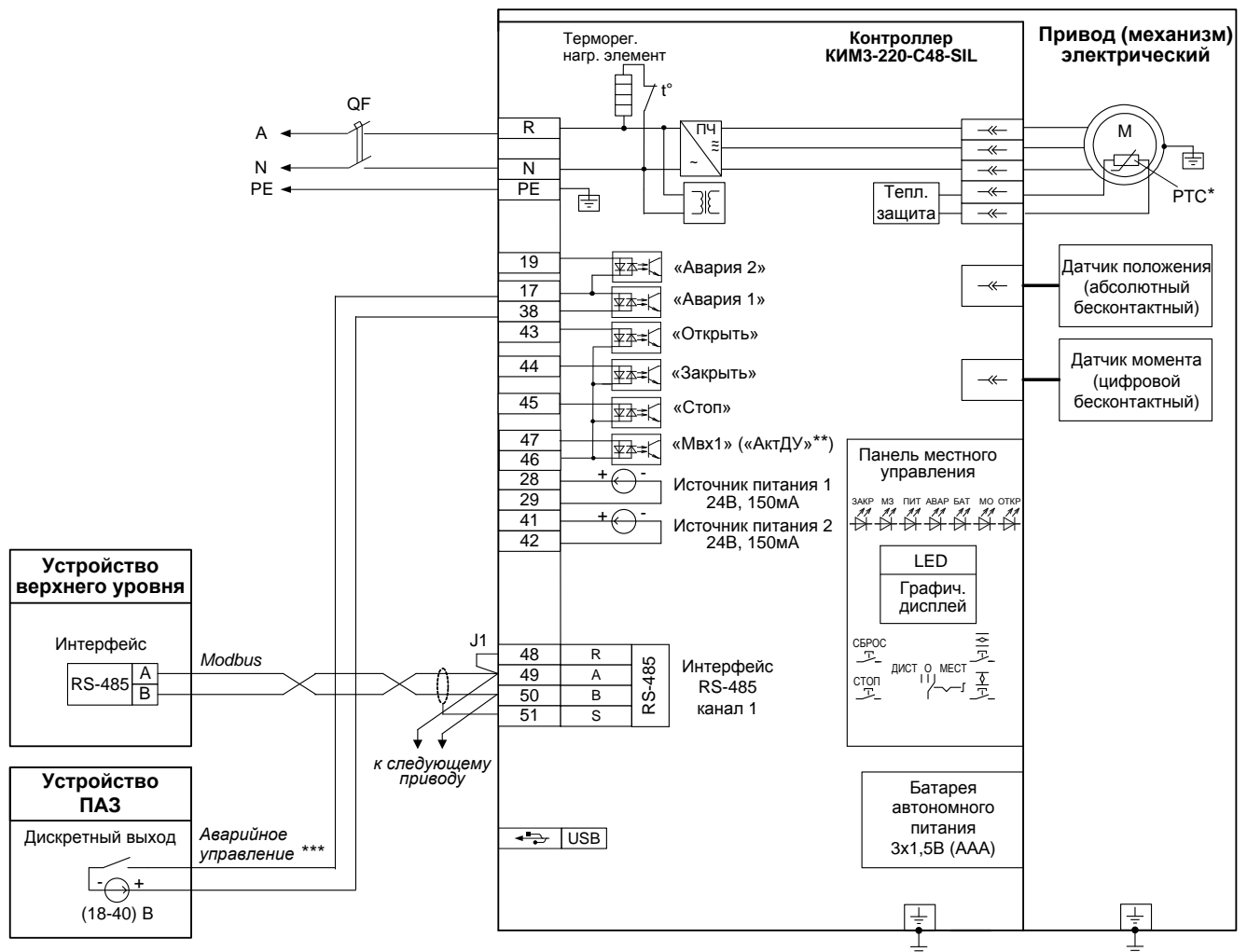
Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- 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.

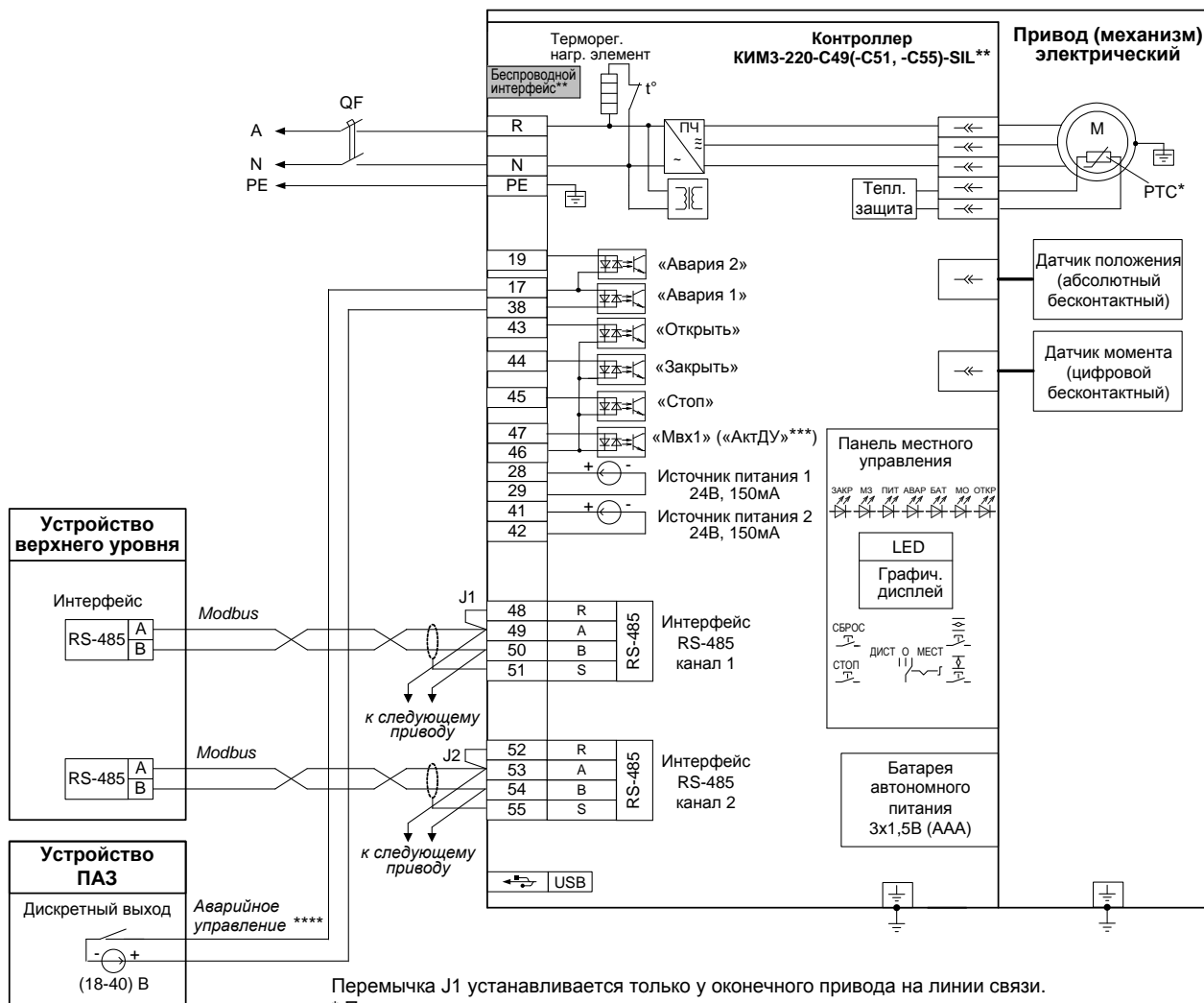


Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

\* При наличии датчика температуры.

\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

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



Переключатель J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

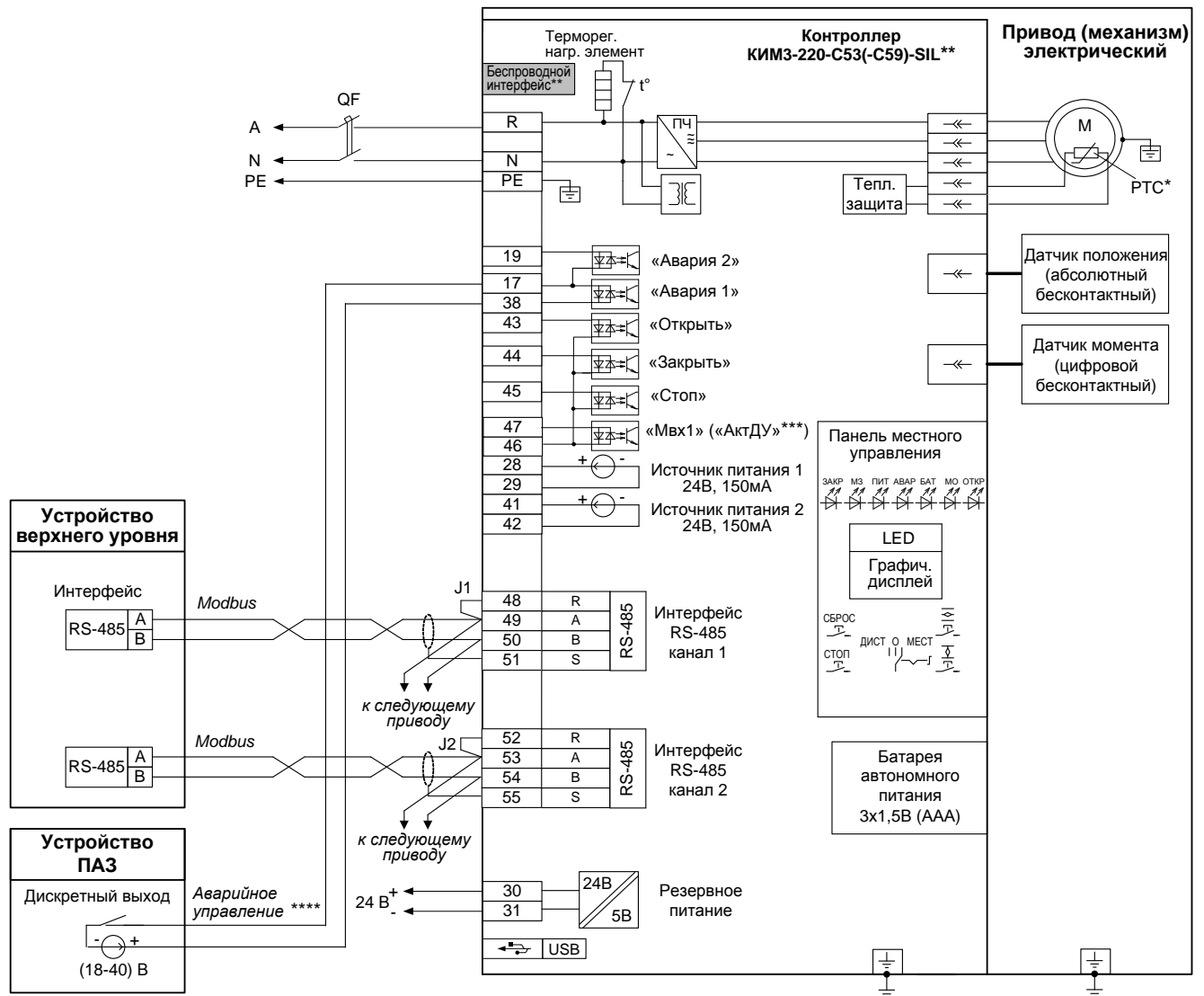
\* При наличии датчика температуры.

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

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

\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

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



Переключатель J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

\* При наличии датчика температуры.

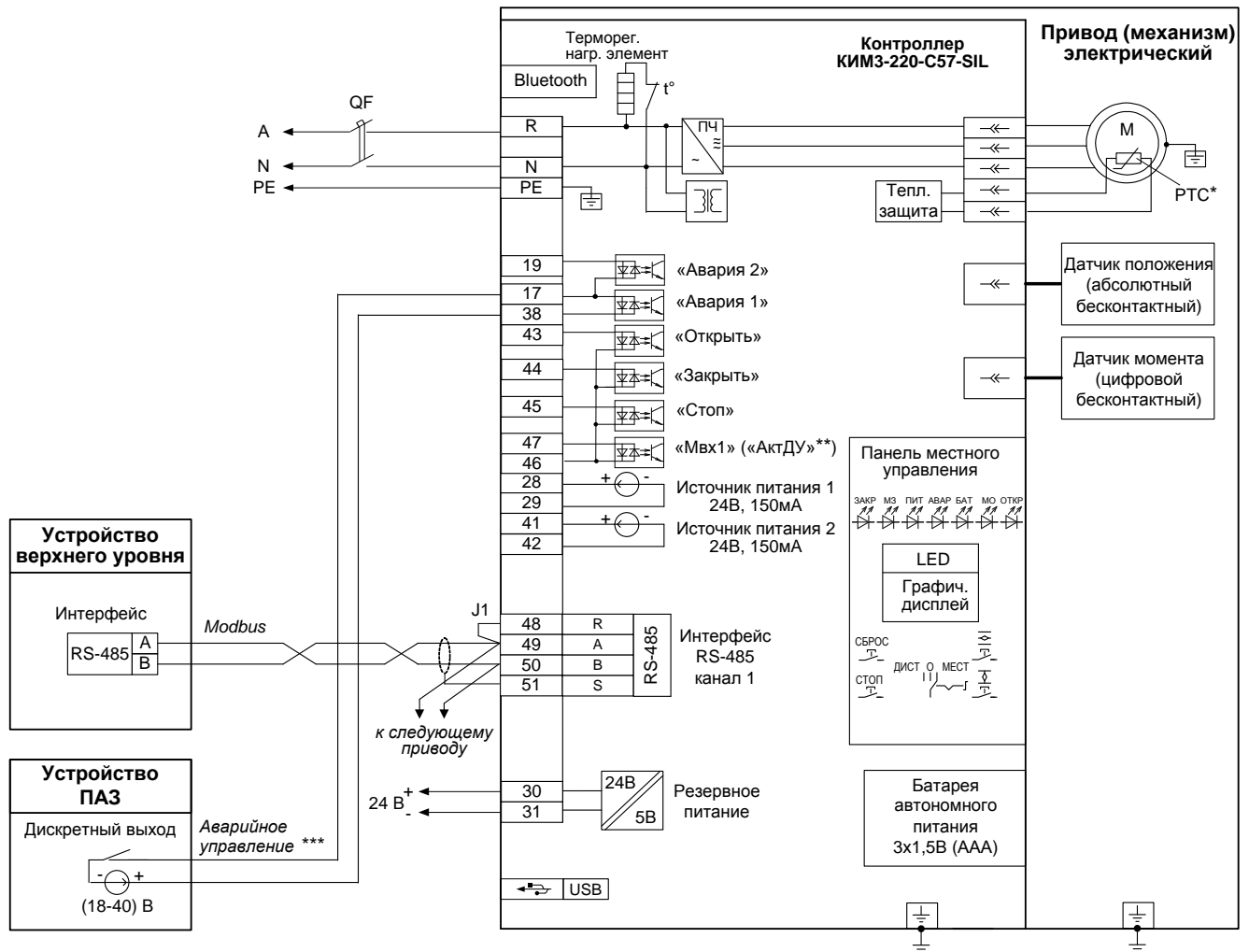
\*\* При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-ЕЗС53-08/09/10/11/12/15-1F-SIL.

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

\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

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



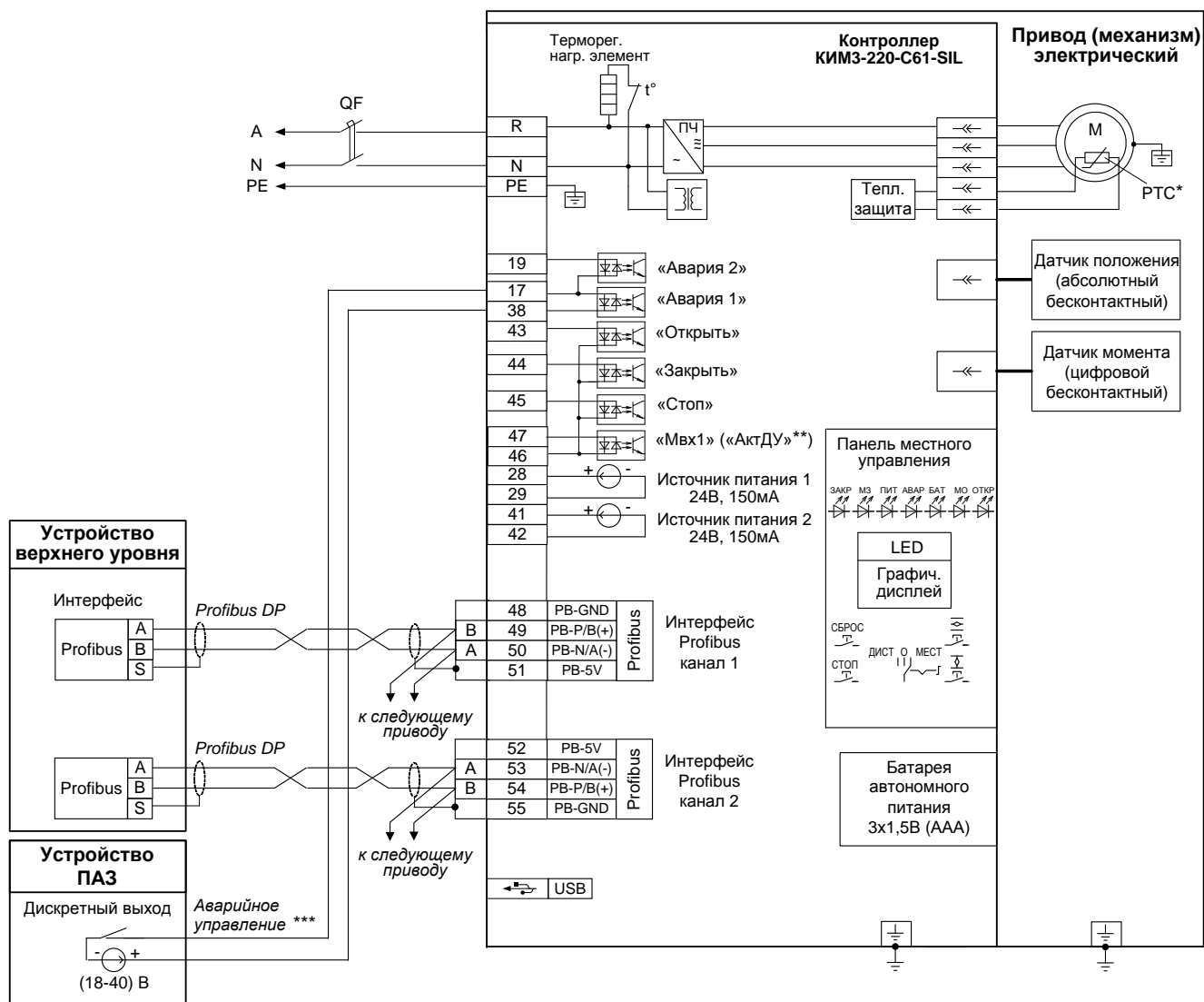


Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

\* При наличии датчика температуры.

\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

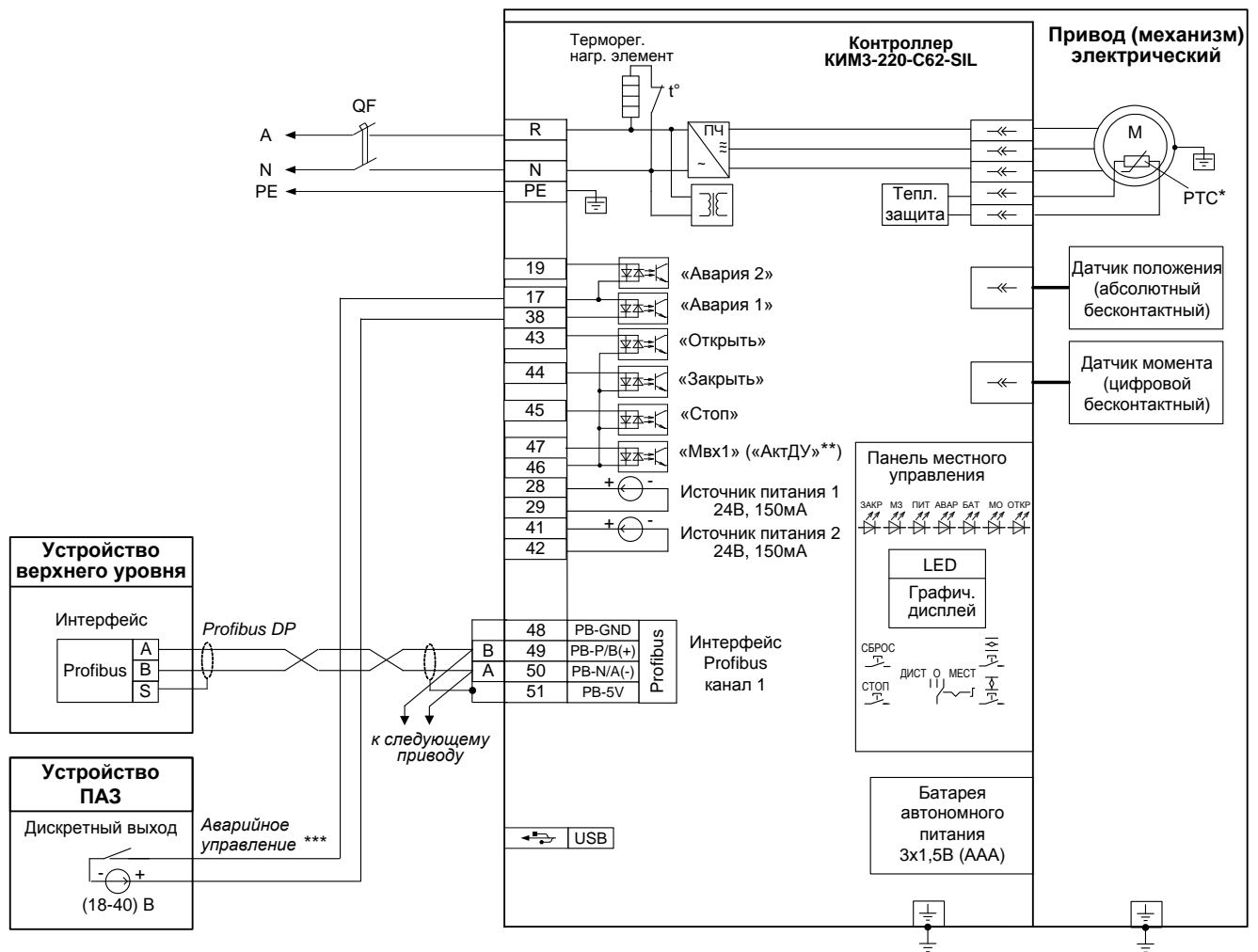
\*\*\* В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.



\* При наличии датчика температуры.

\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

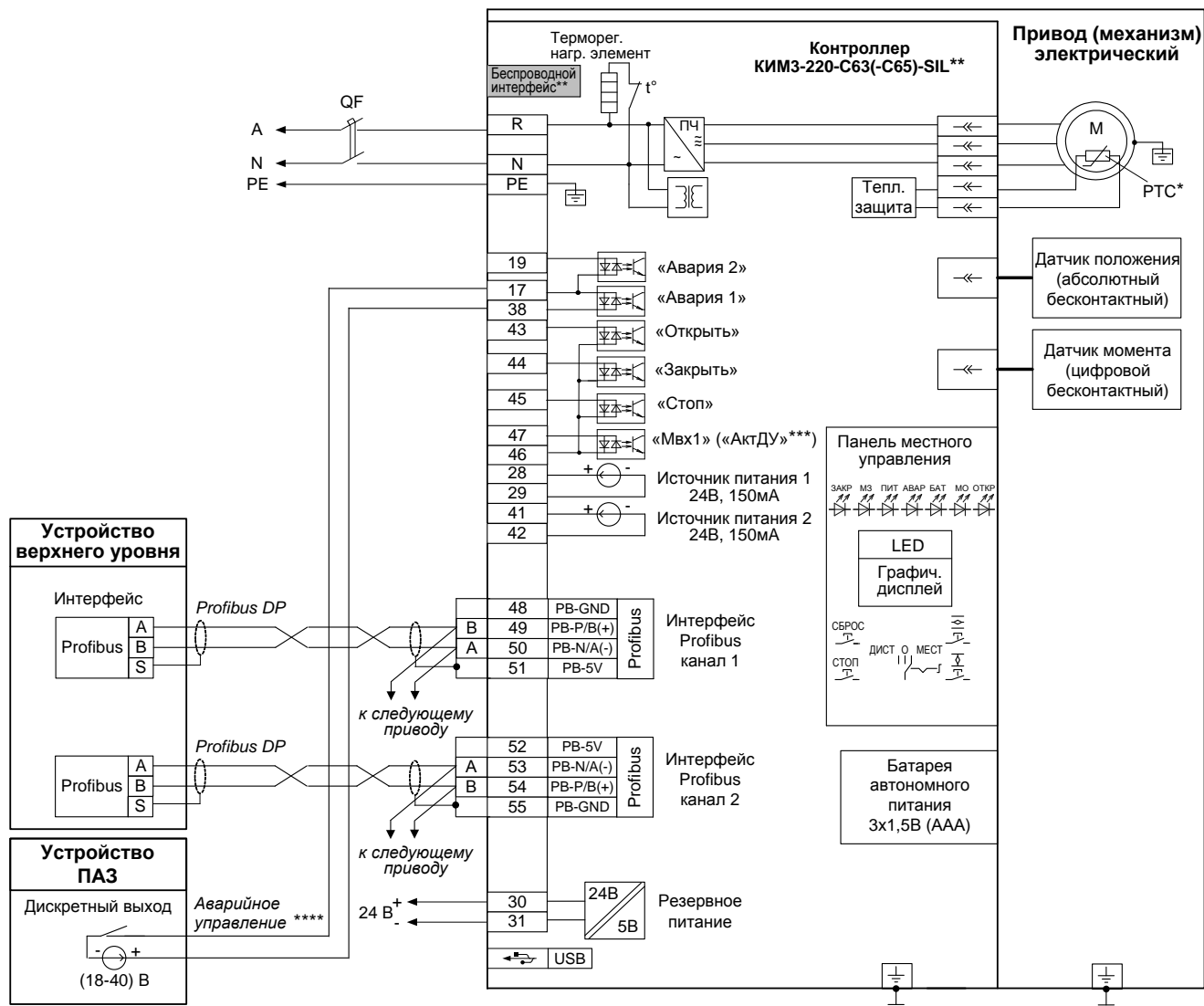
\*\*\* В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.



\* При наличии датчика температуры.

\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

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



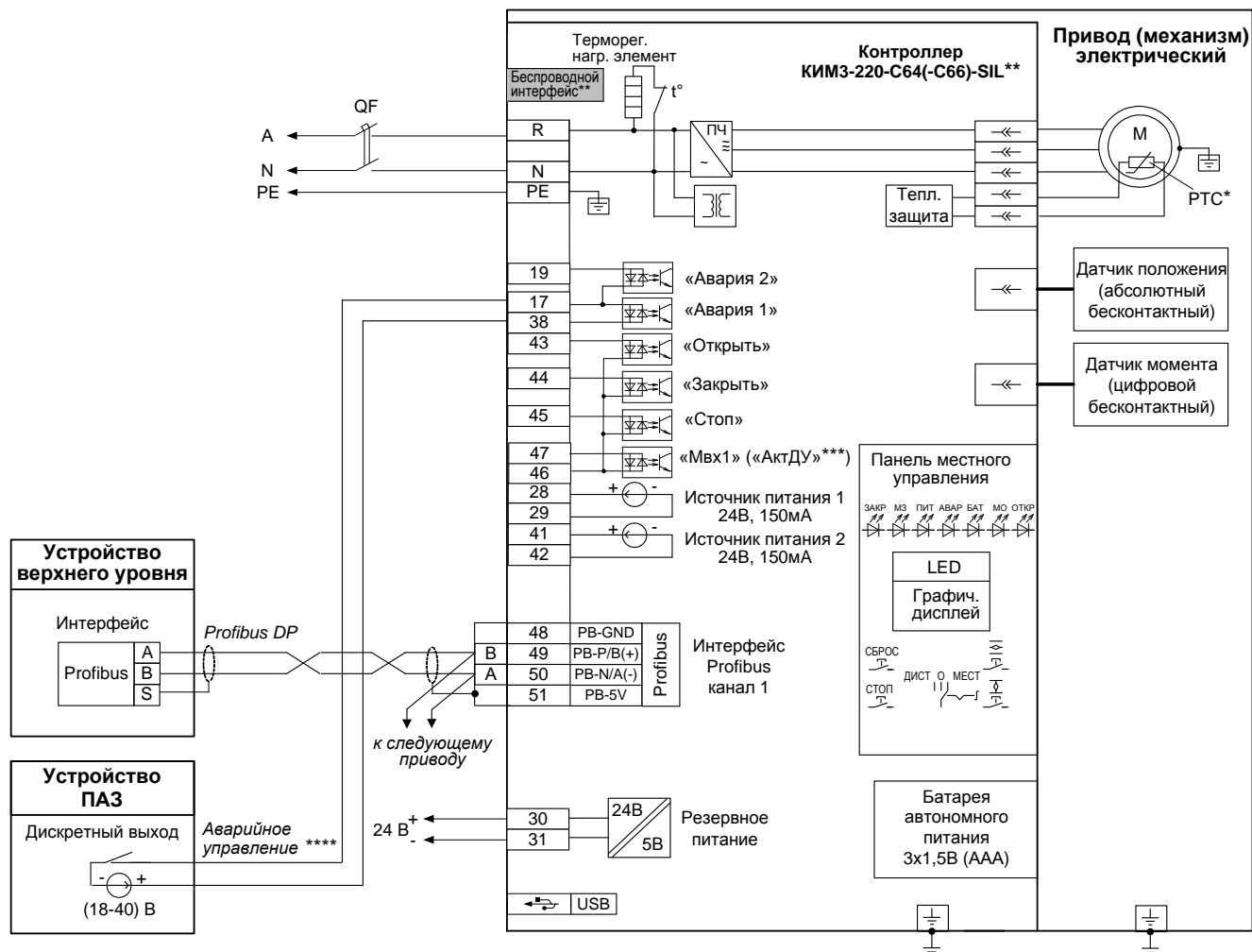
\* При наличии датчика температуры.

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

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

\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

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



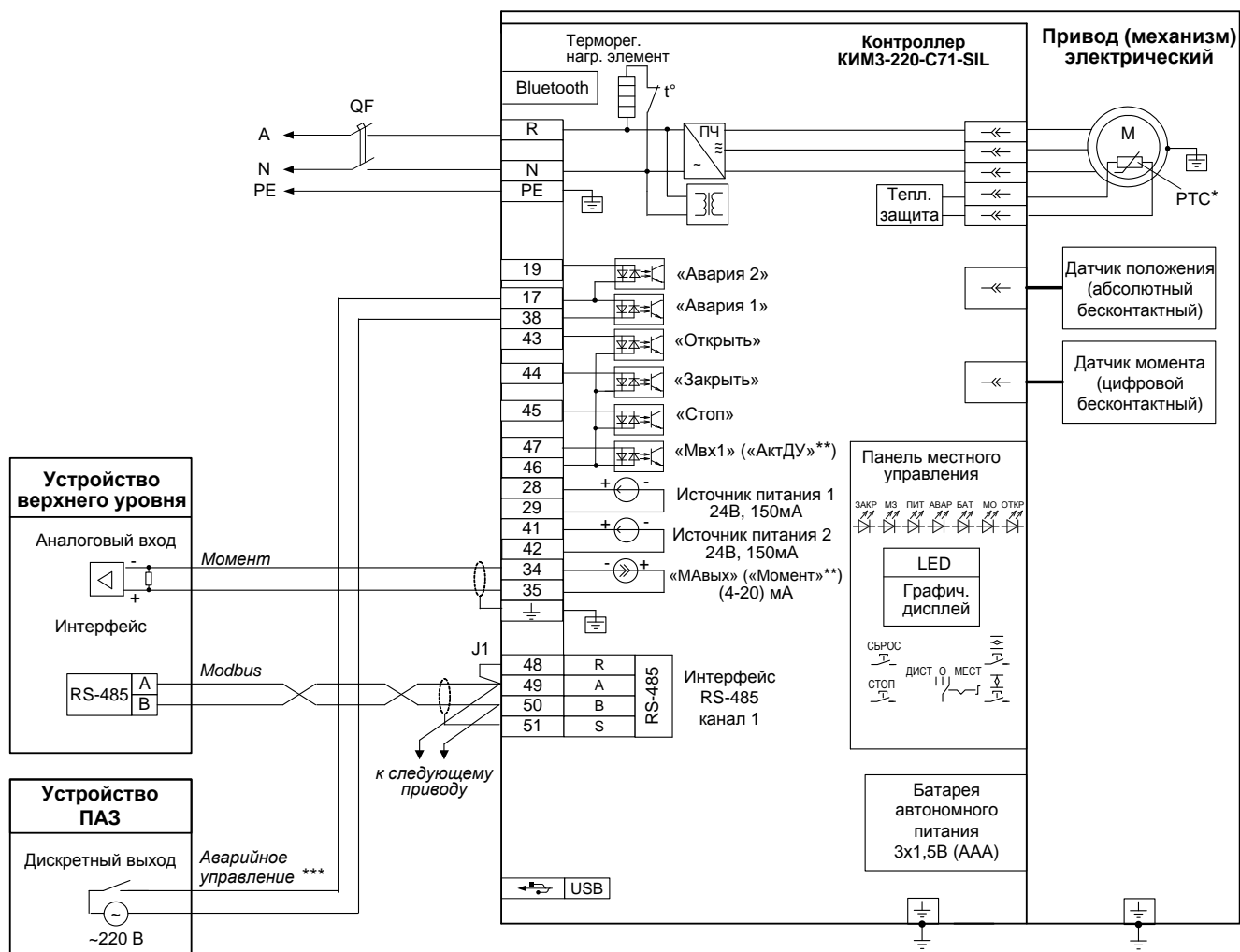
\* При наличии датчика температуры.

\*\* При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-Е3С64-08/09/10/11/12/15-1F-SIL.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е3С66-08/09/10/11/12/15-1F-SIL.

\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

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

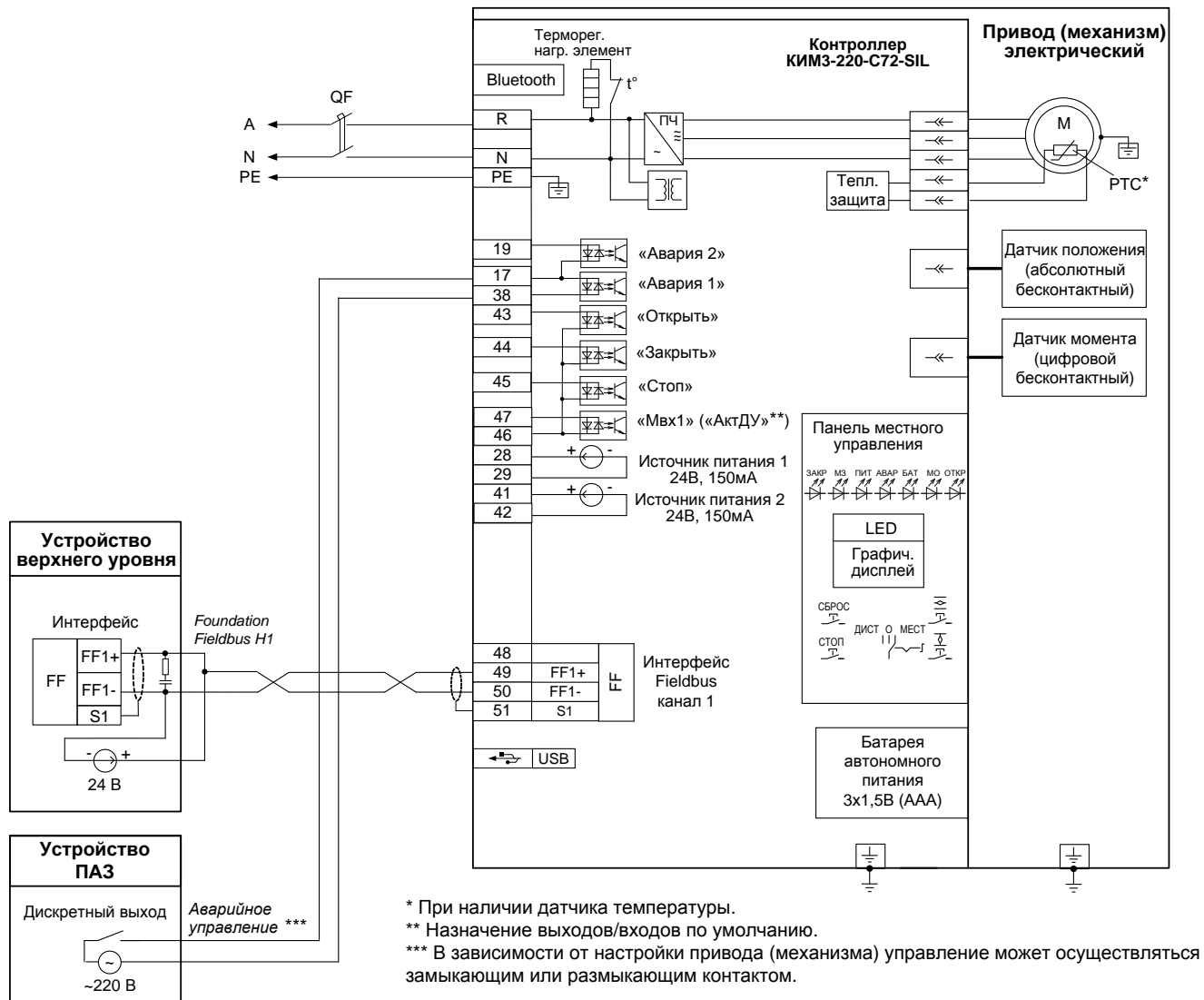


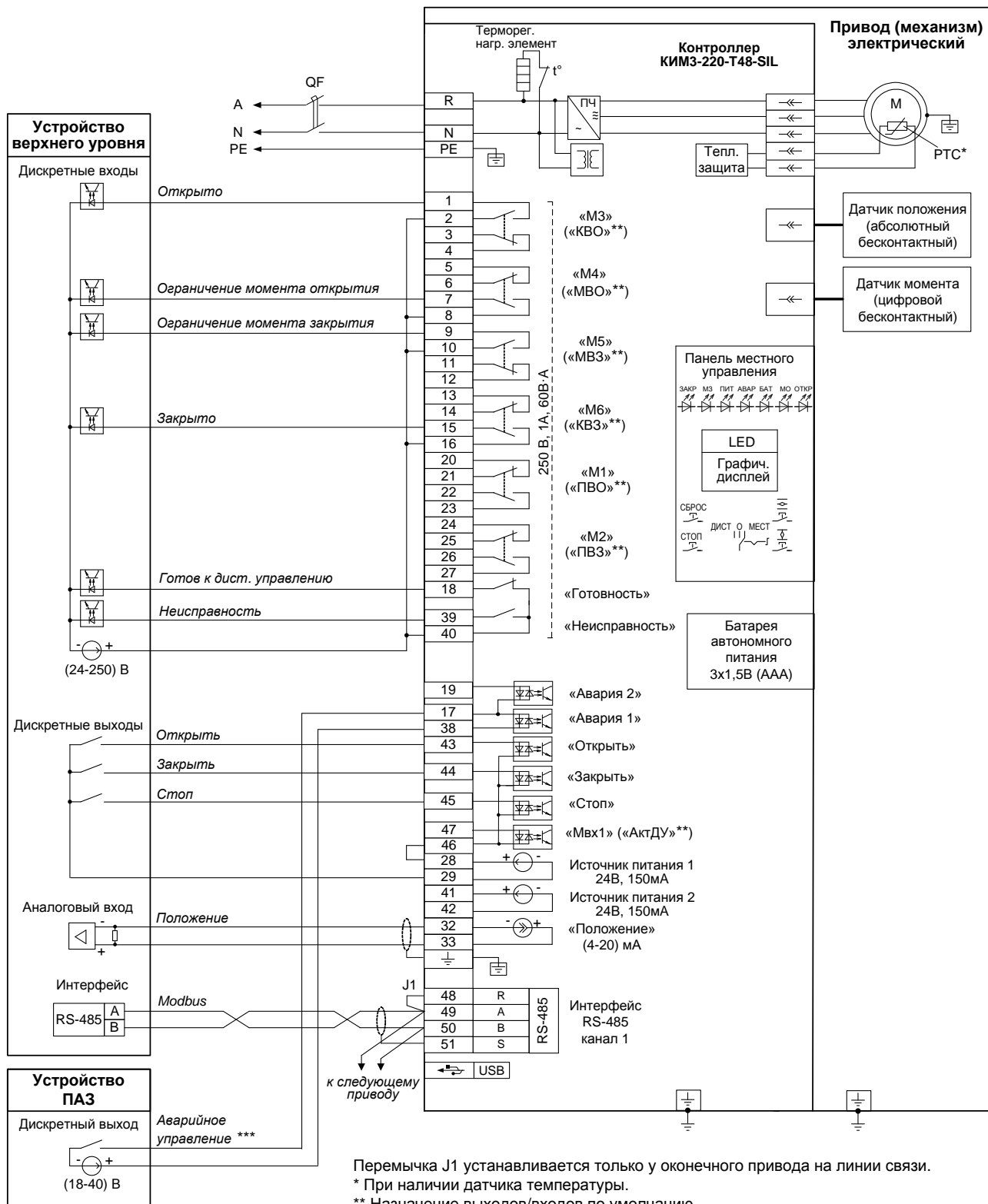
Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

\* При наличии датчика температуры.

\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

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





Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

\* При наличии датчика температуры.

\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

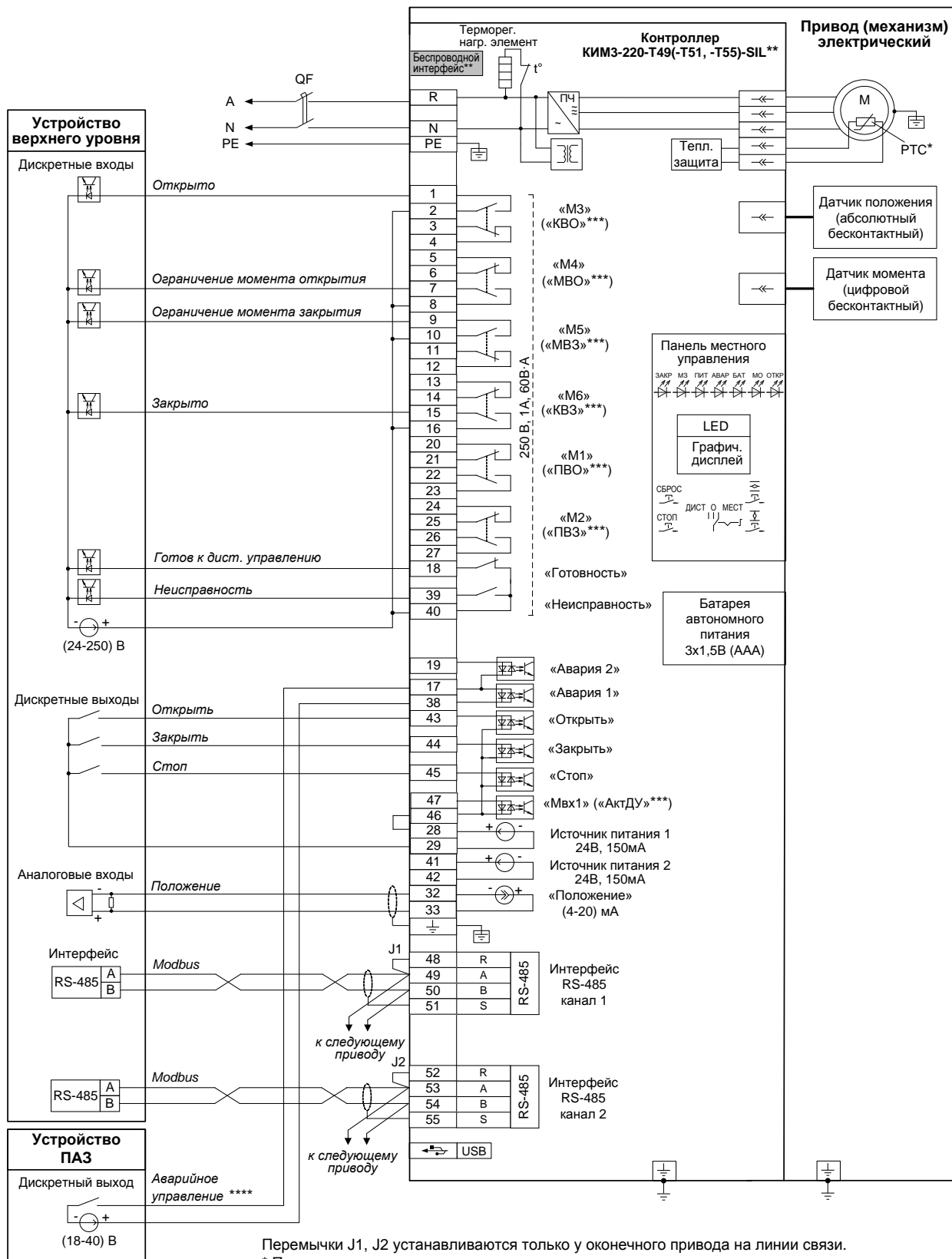
\*\*\* В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

**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-SIL.

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

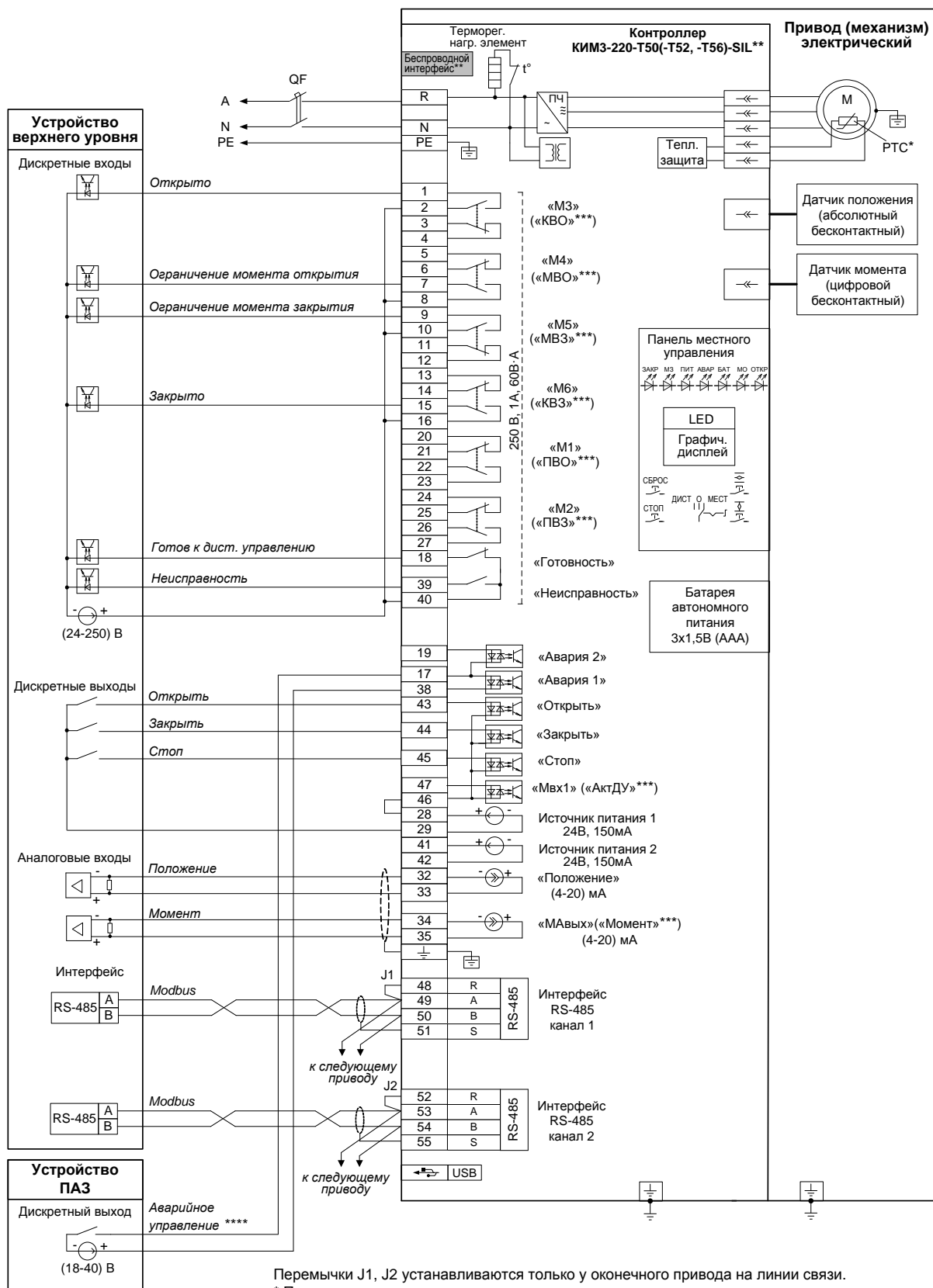
\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\*\* 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-SIL.

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

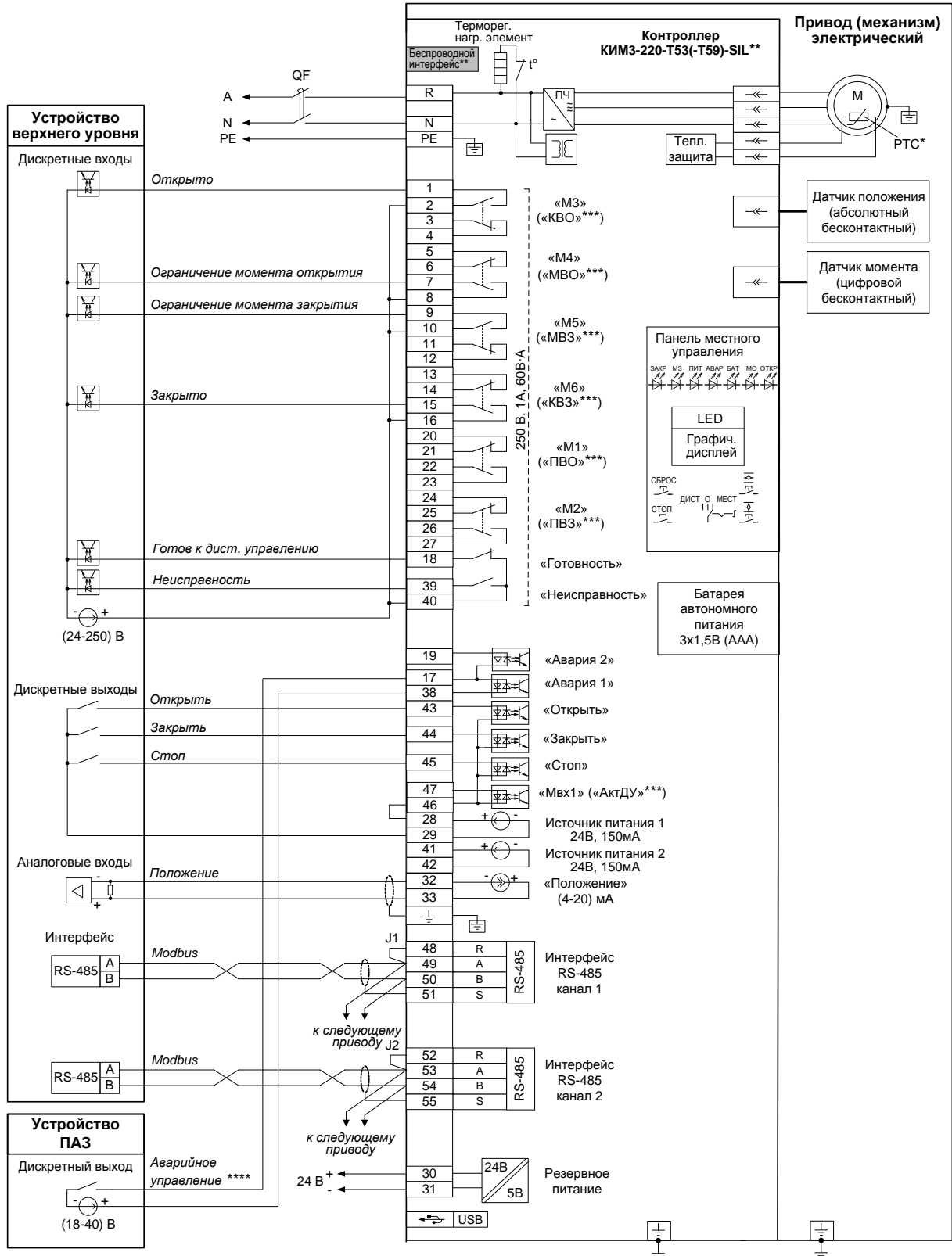
\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\*\* 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-ЕЗТ53-08/09/10/11/12/15-1F-SIL.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-ЕЗТ59-08/09/10/11/12/15-1F-SIL.

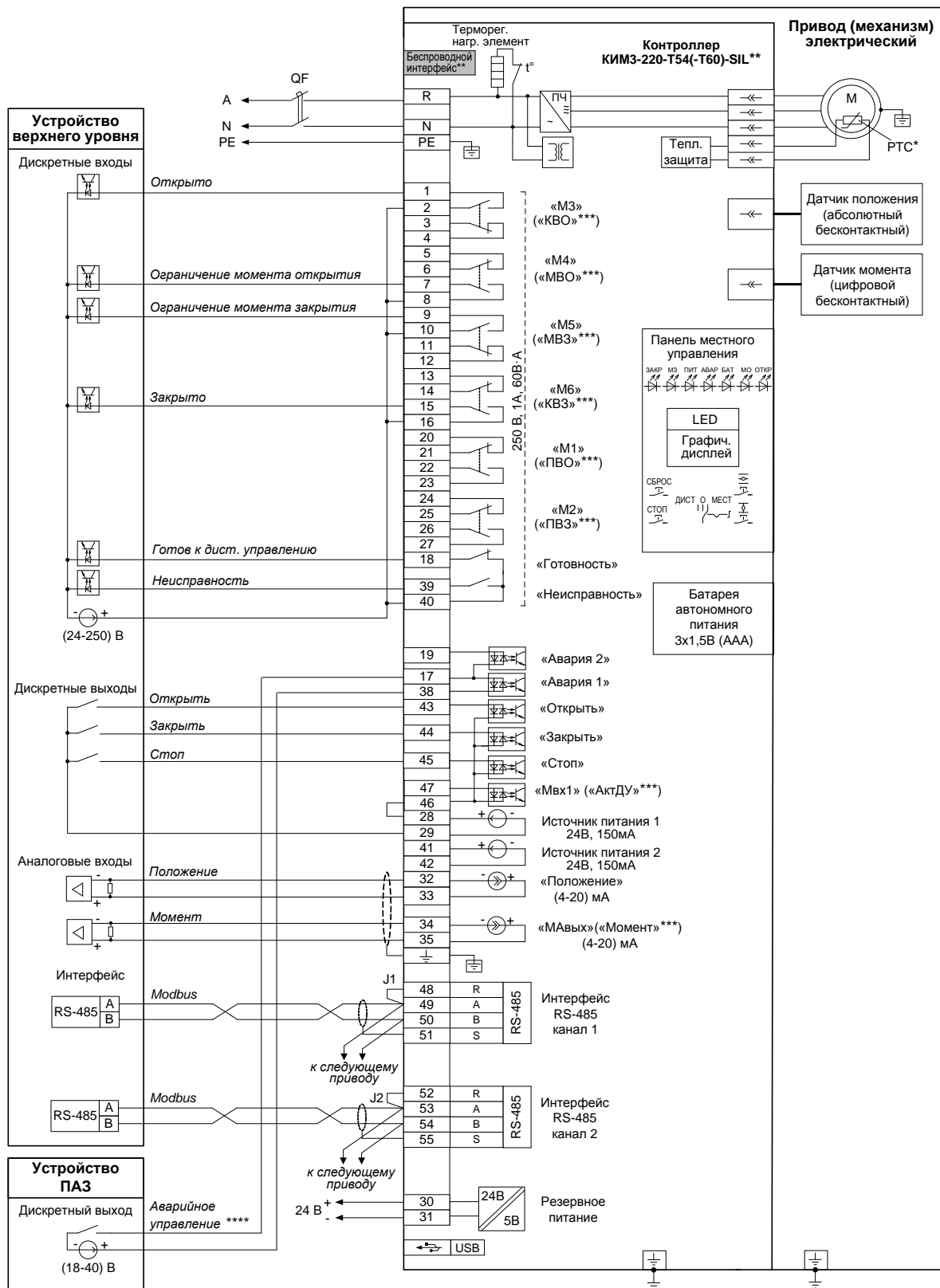
\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\*\* 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-ЕЗТ54-08/09/10/11/12/15-1F-SIL.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-ЕЗТ60-08/09/10/11/12/15-1F-SIL.

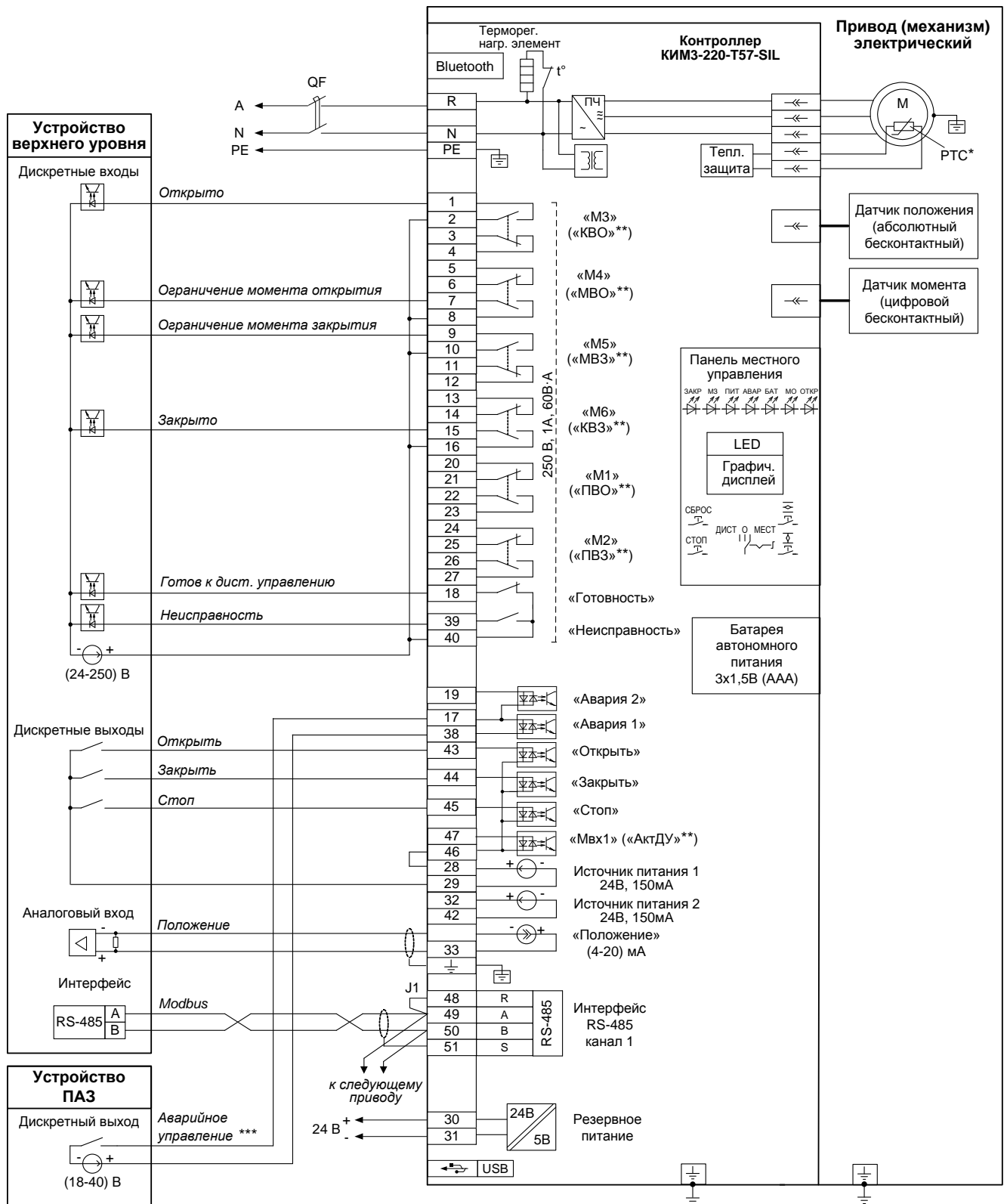
\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\*\* 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.

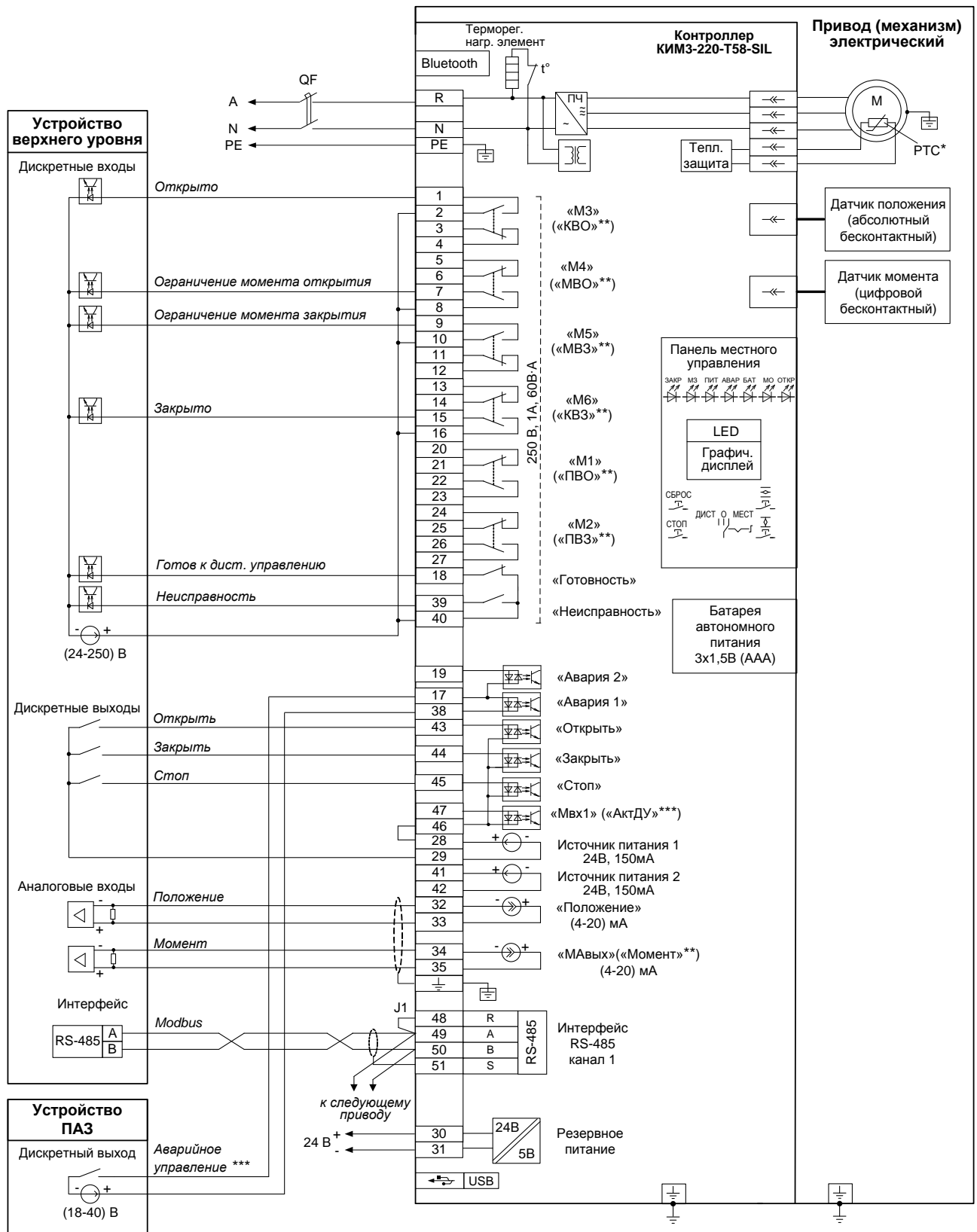
\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\* 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.

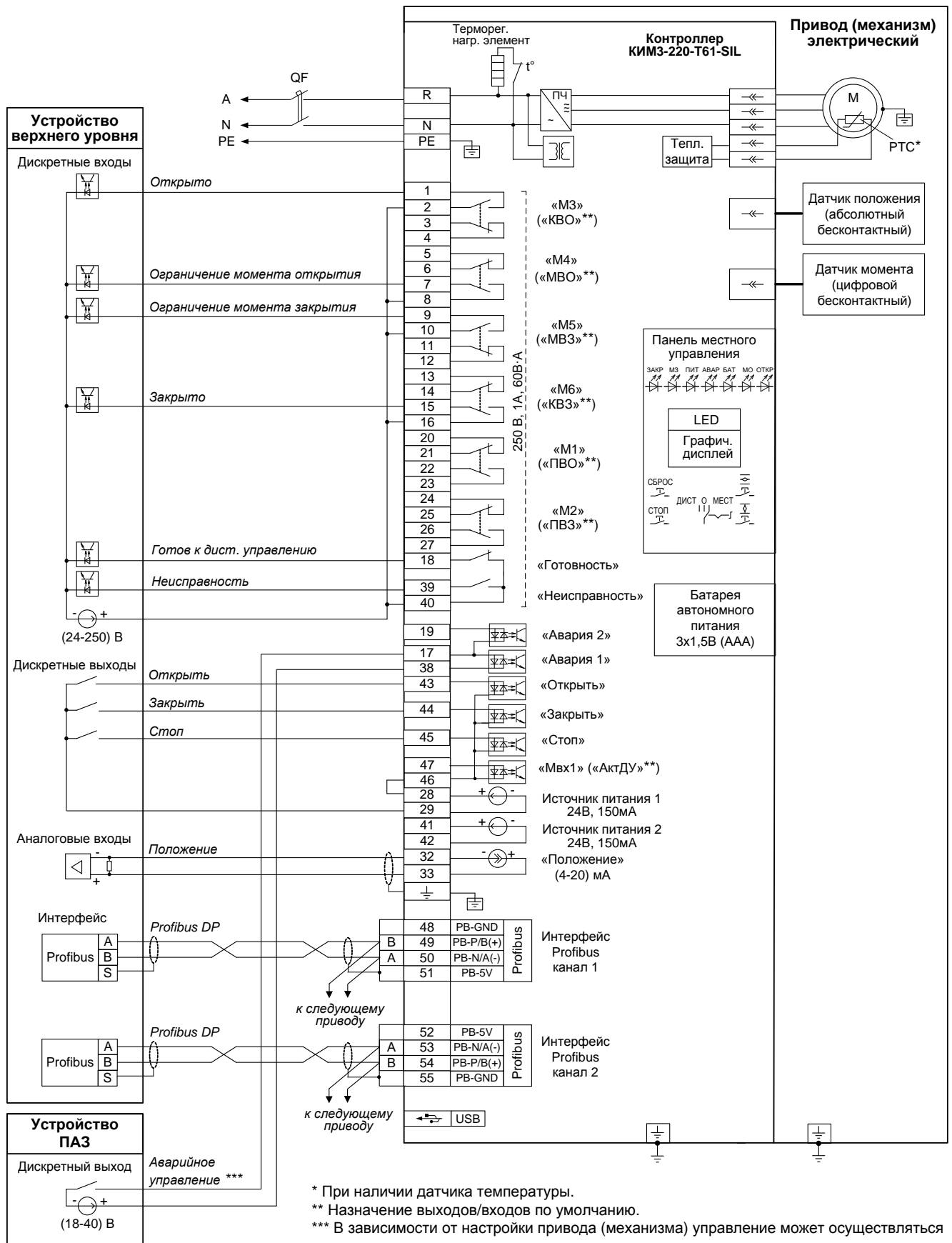
\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\* 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.

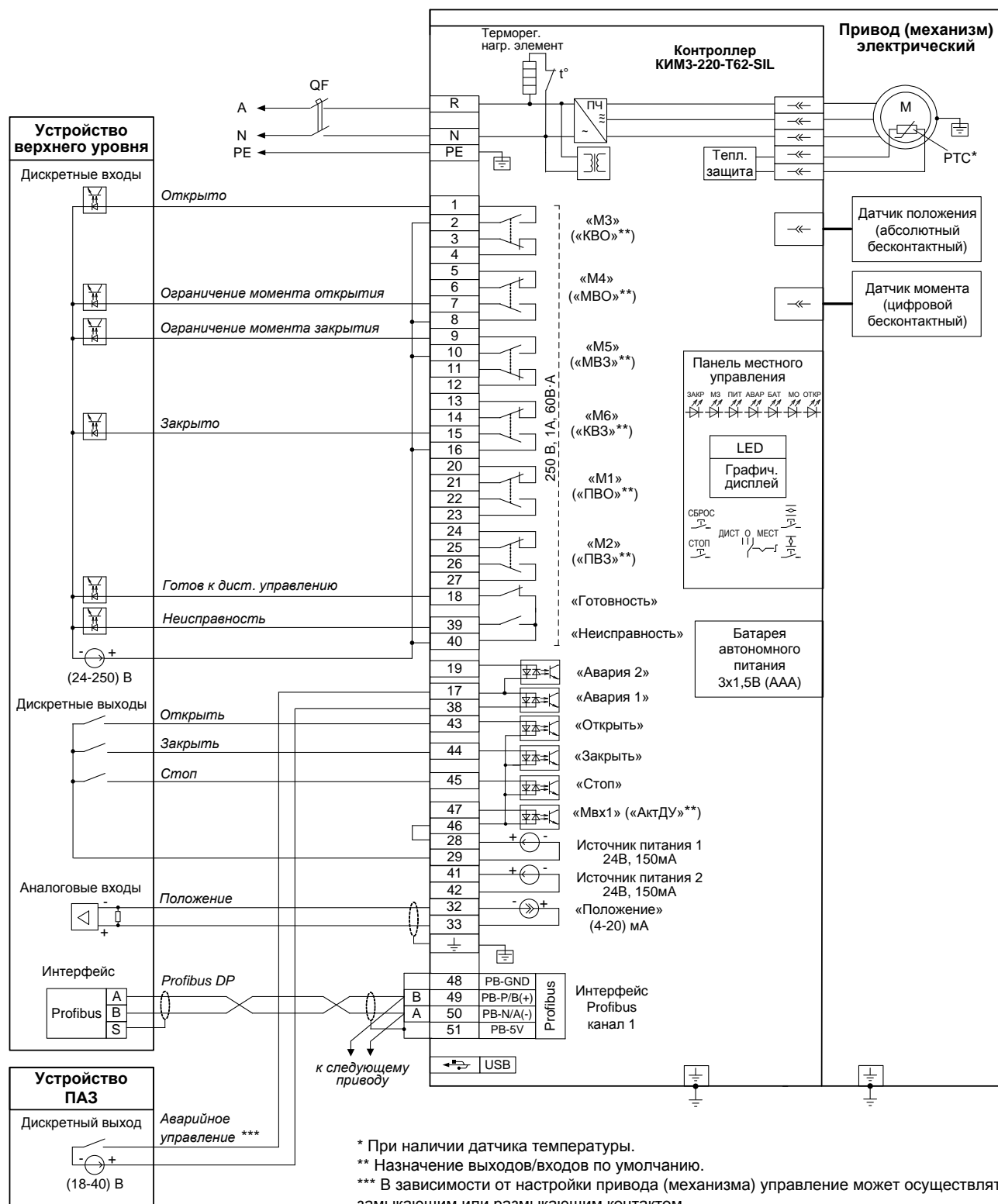
\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\* 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.

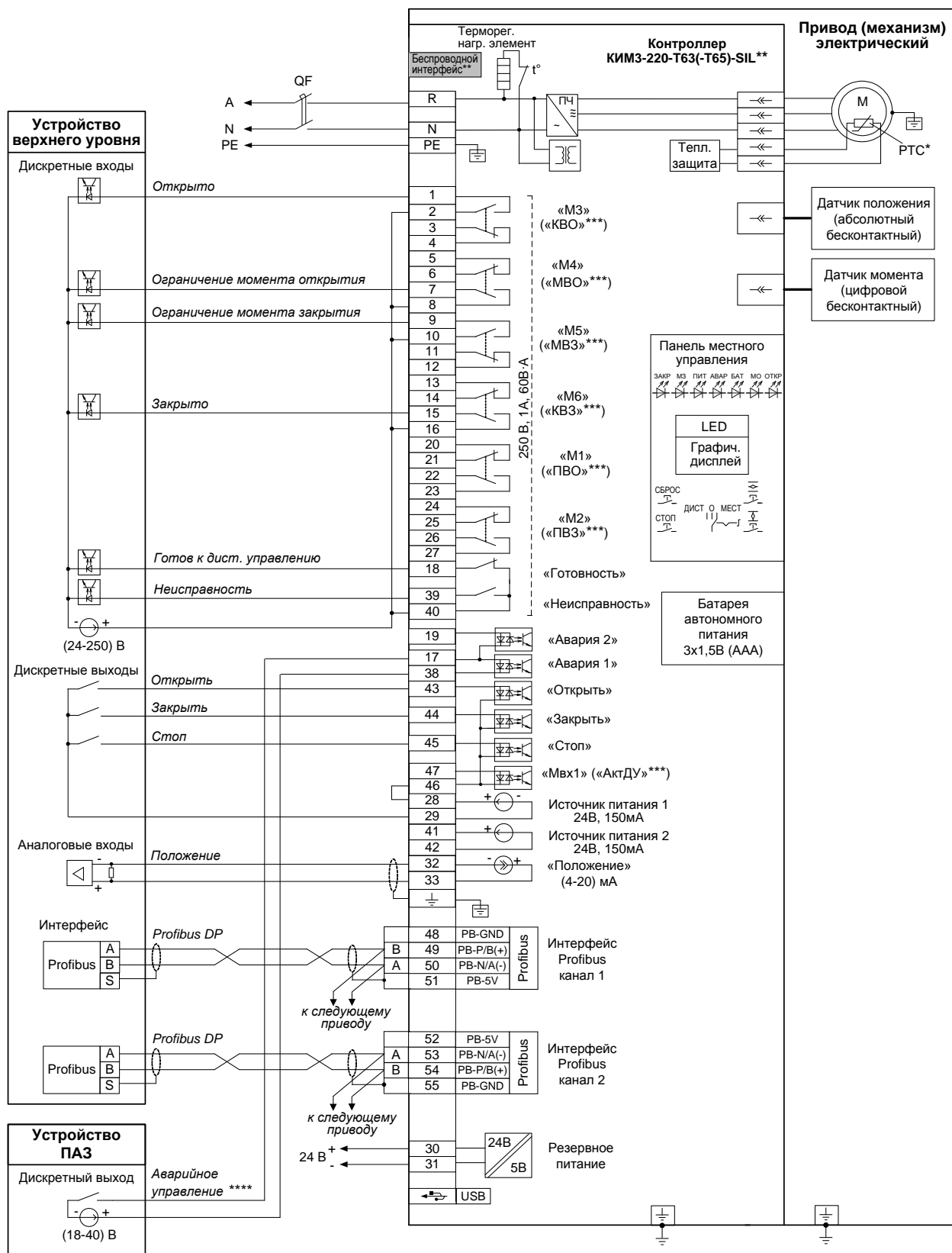
\*\*\* В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

**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-ЕЗТ63-08/09/10/11/12/15-1F-SIL.

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

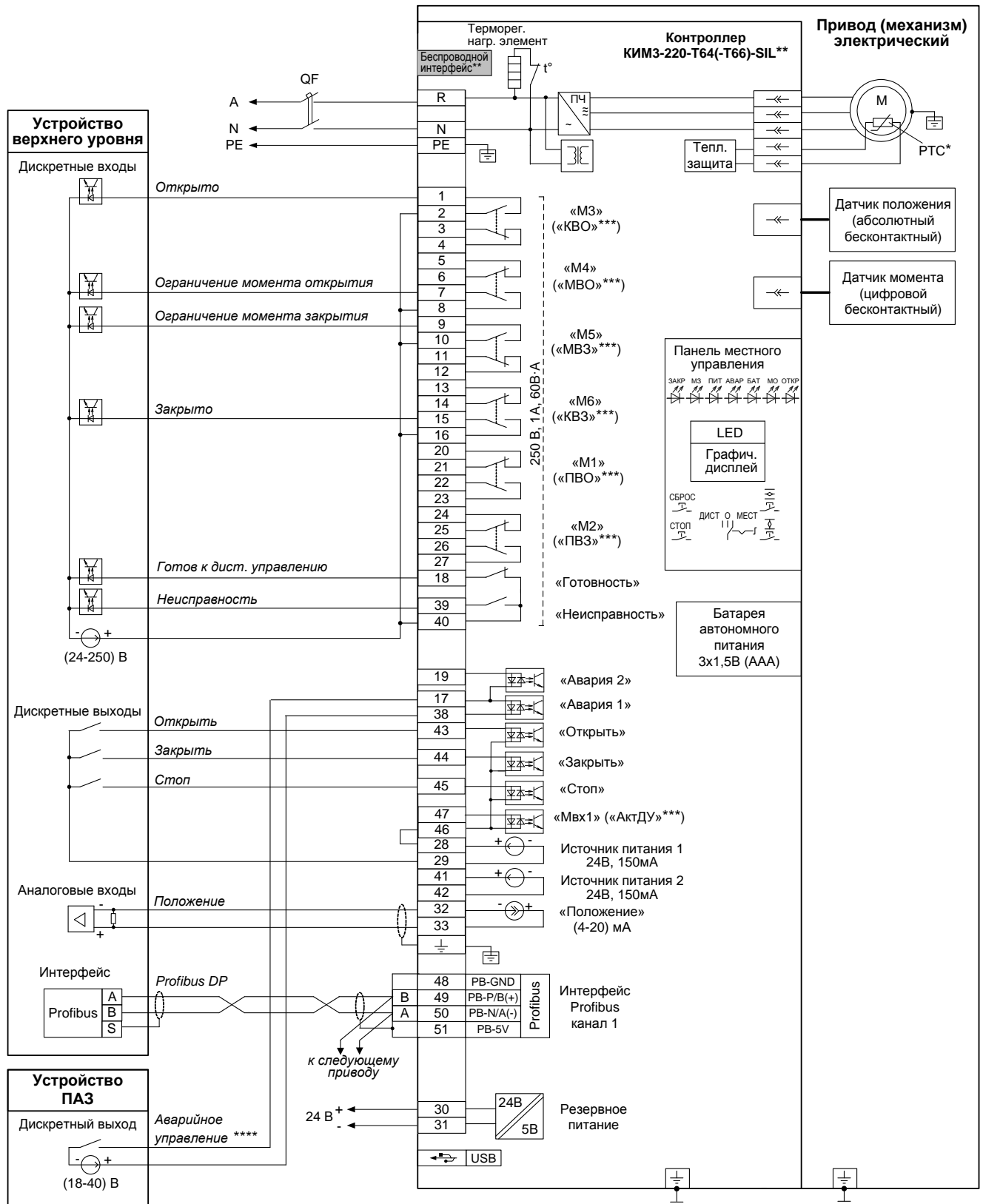
\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\*\* 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-SIL.

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

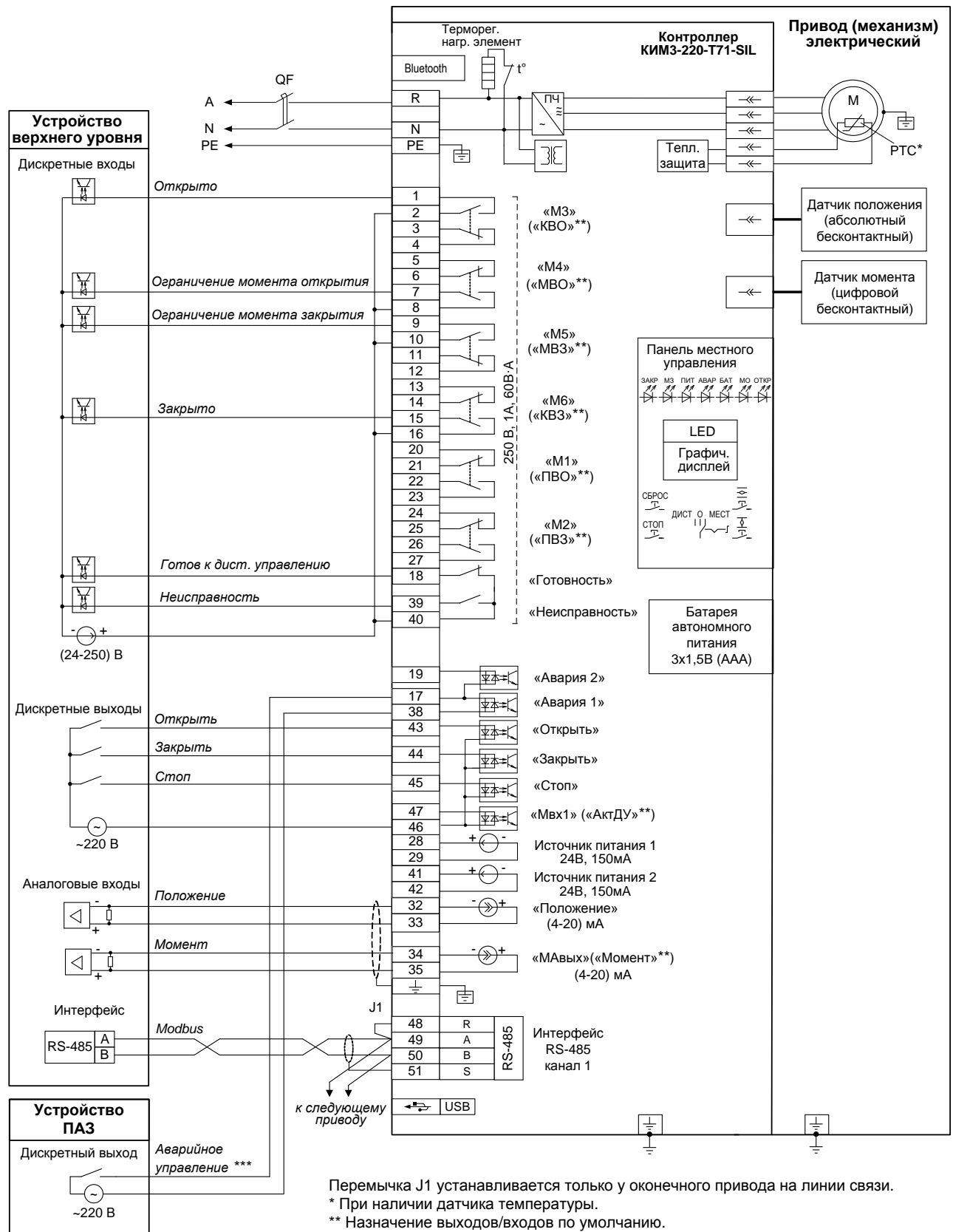
\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\*\* 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.

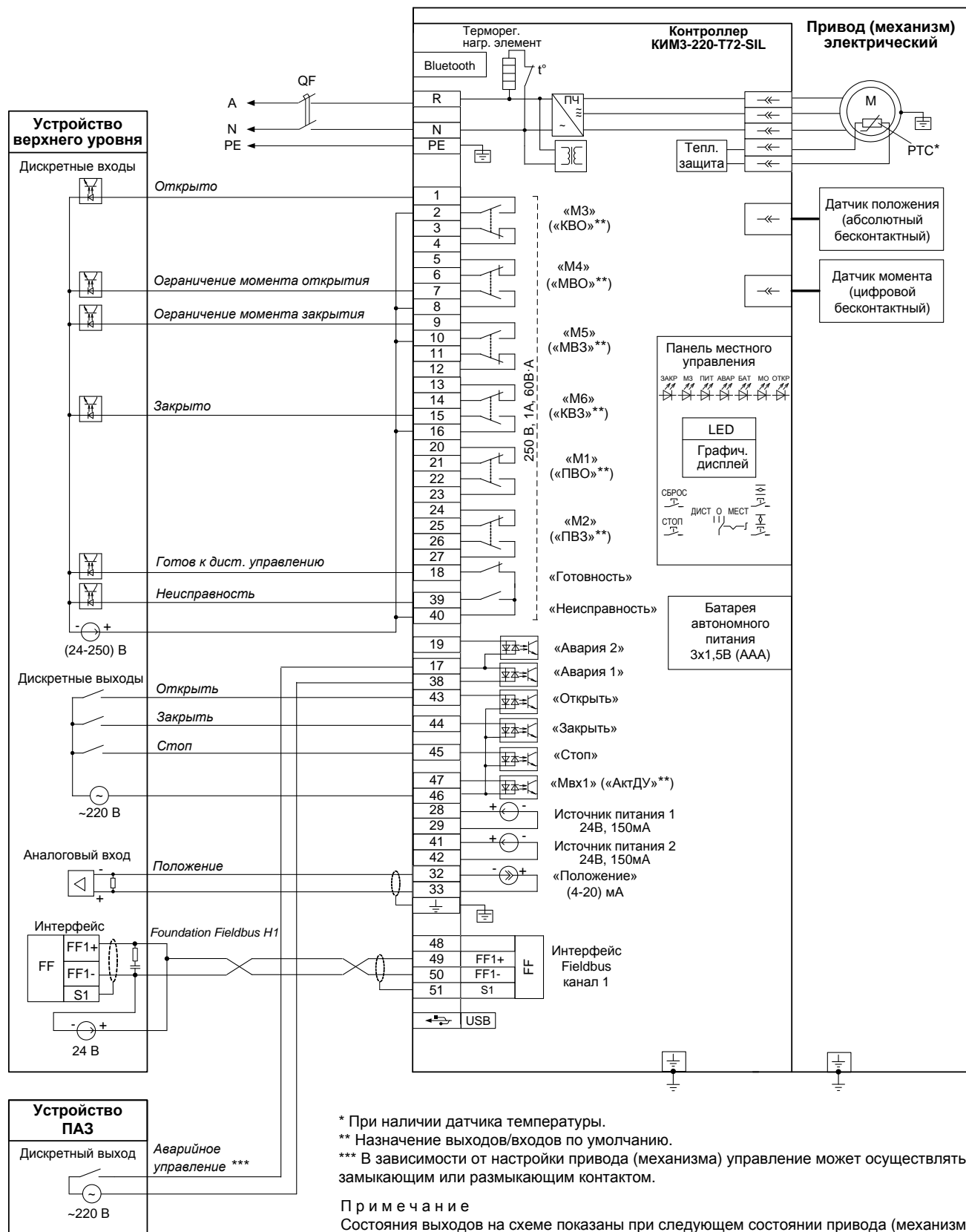
\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\* 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.



\* При наличии датчика температуры.

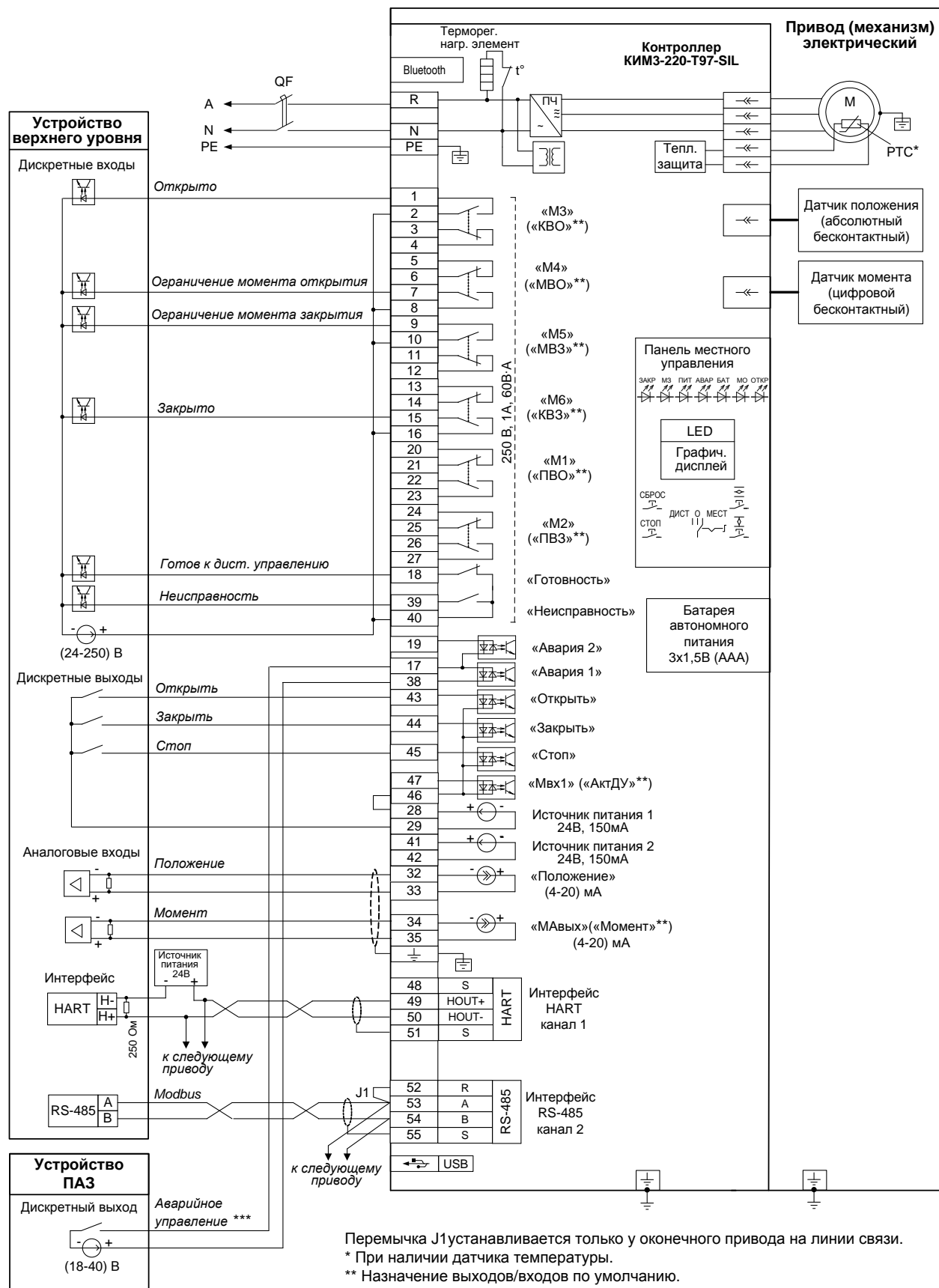
\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\* 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.

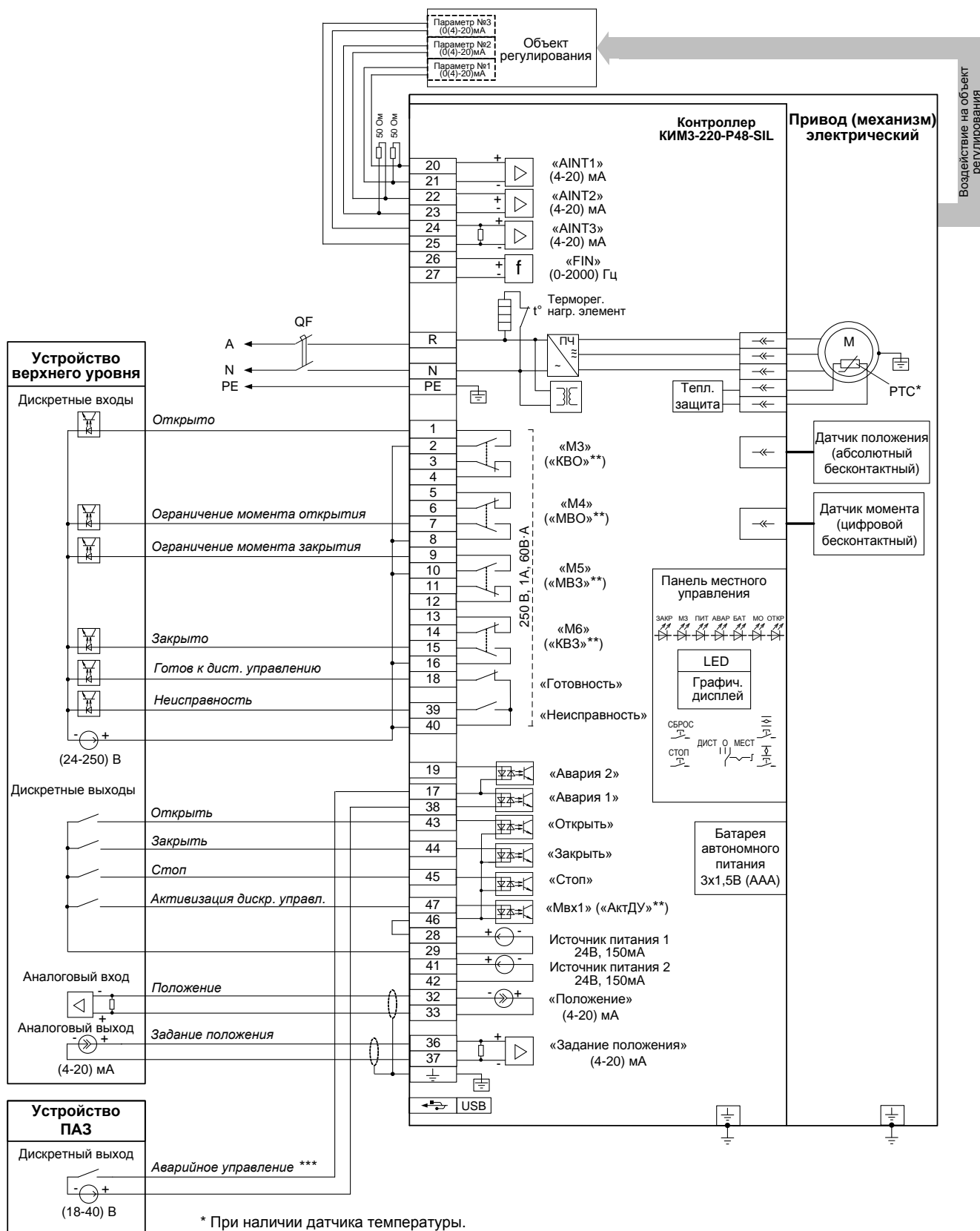
\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\* 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.

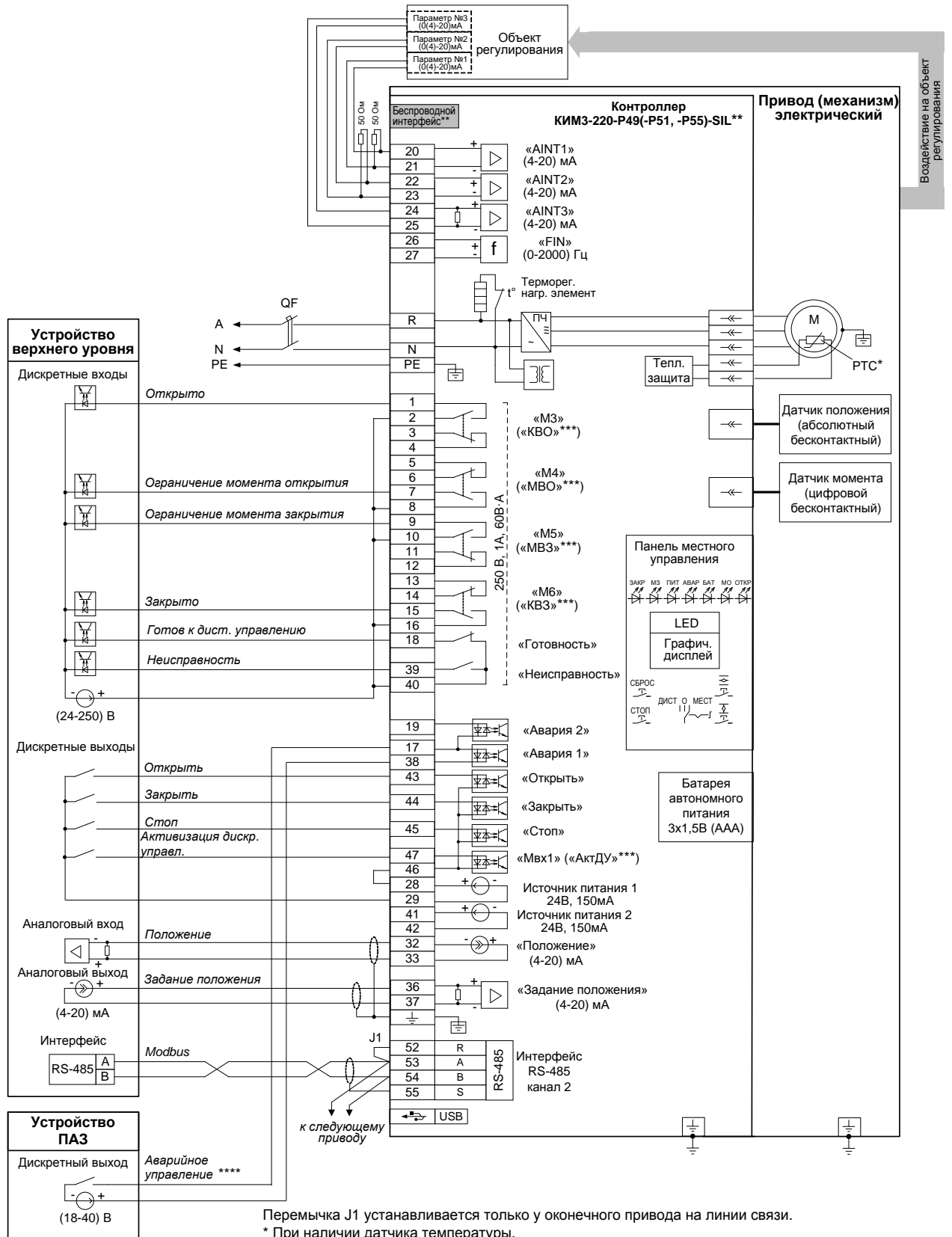
\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

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

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-ЕЗР51-08/09/10/11/12/15-1F-SIL.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-ЕЗР55-08/09/10/11/12/15-1F-SIL.

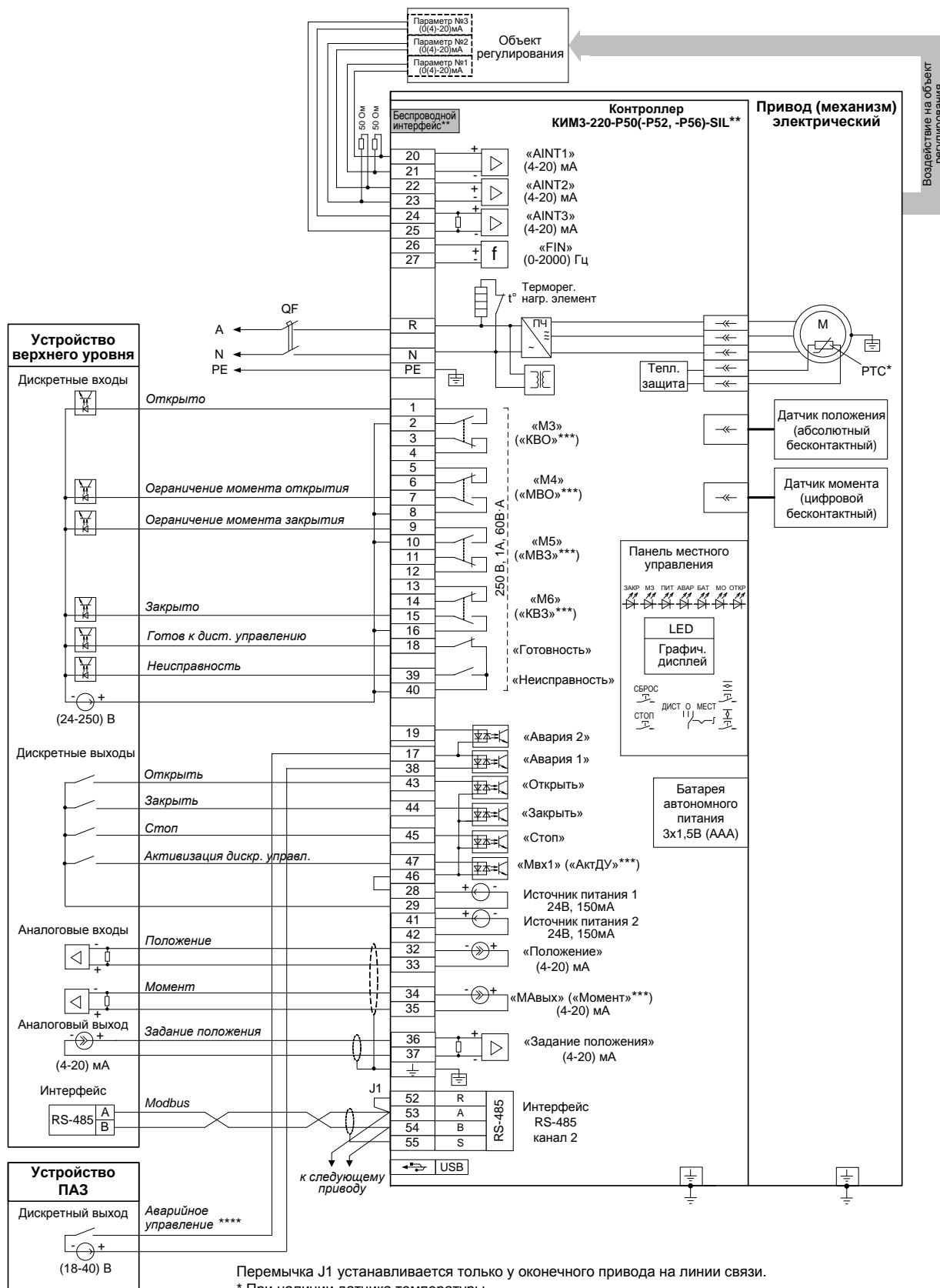
\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\*\* 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-ЕЗР52-08/09/10/11/12/15-1F-SIL.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-ЕЗР56-08/09/10/11/12/15-1F-SIL.

\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

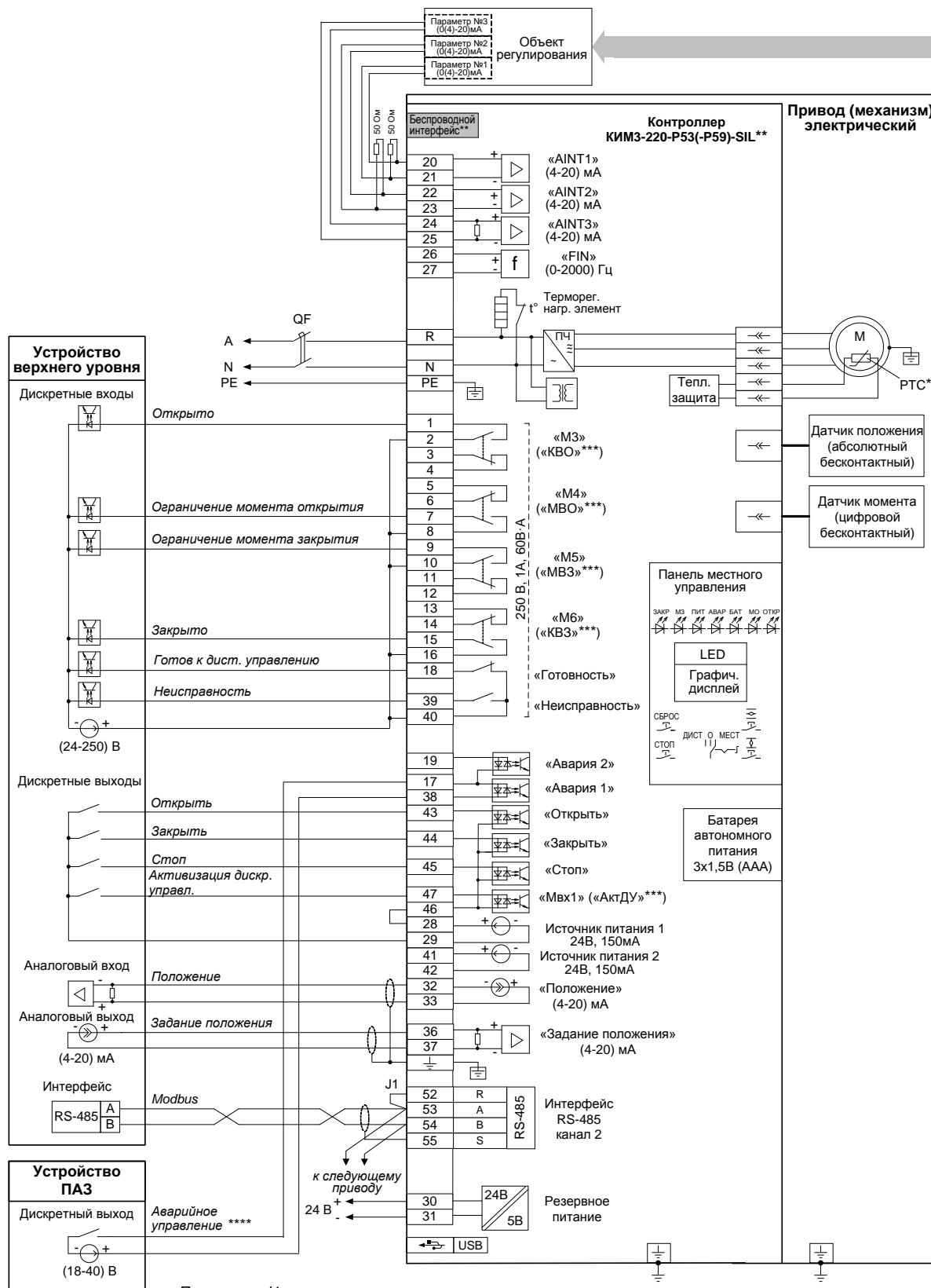
\*\*\*\* В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

**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-SIL.

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

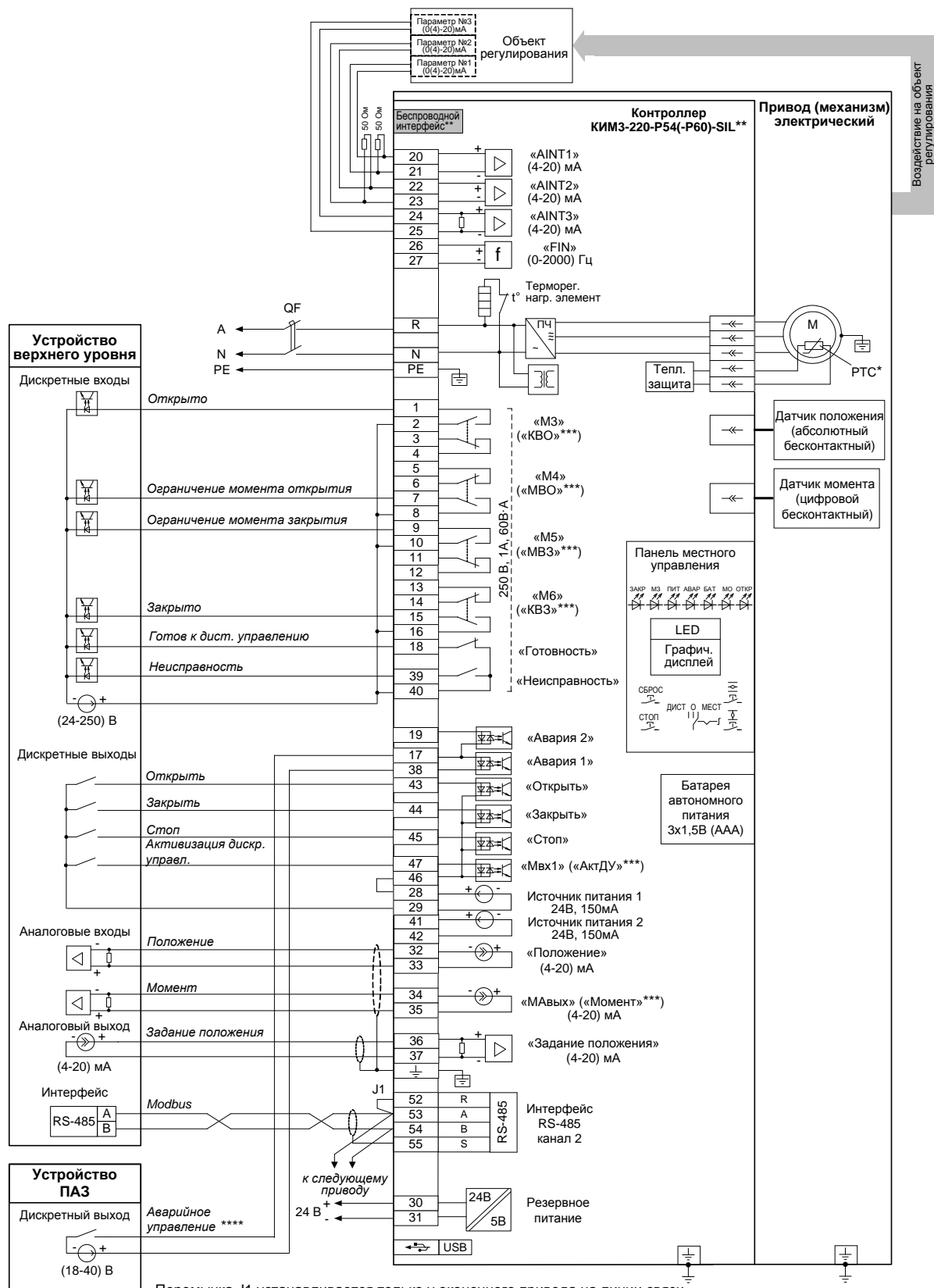
\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\*\* 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-ЭЗР54-08/09/10/11/12/15-1F-SIL.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-ЭЗР60-08/09/10/11/12/15-1F-SIL.

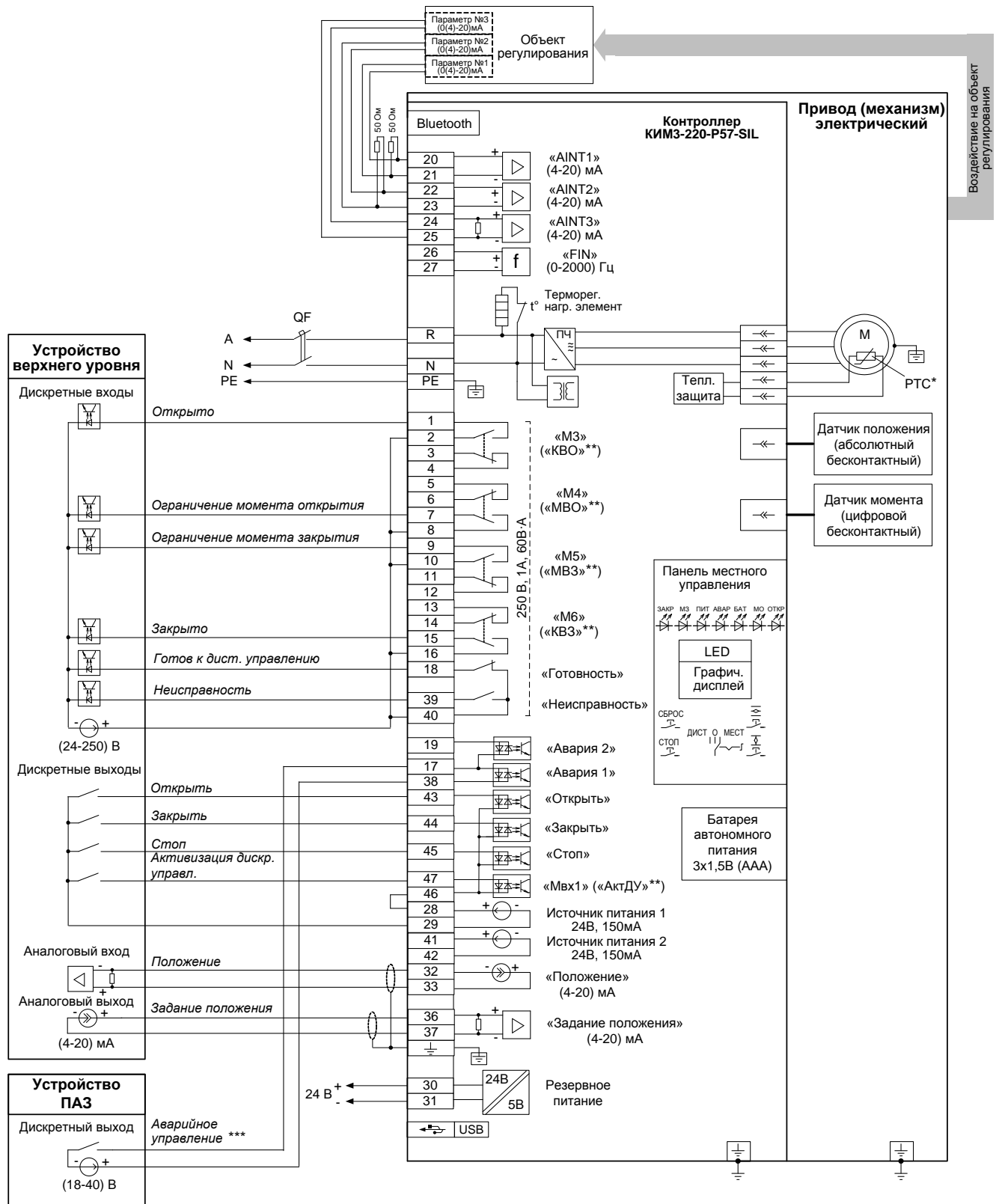
\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\*\* 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.

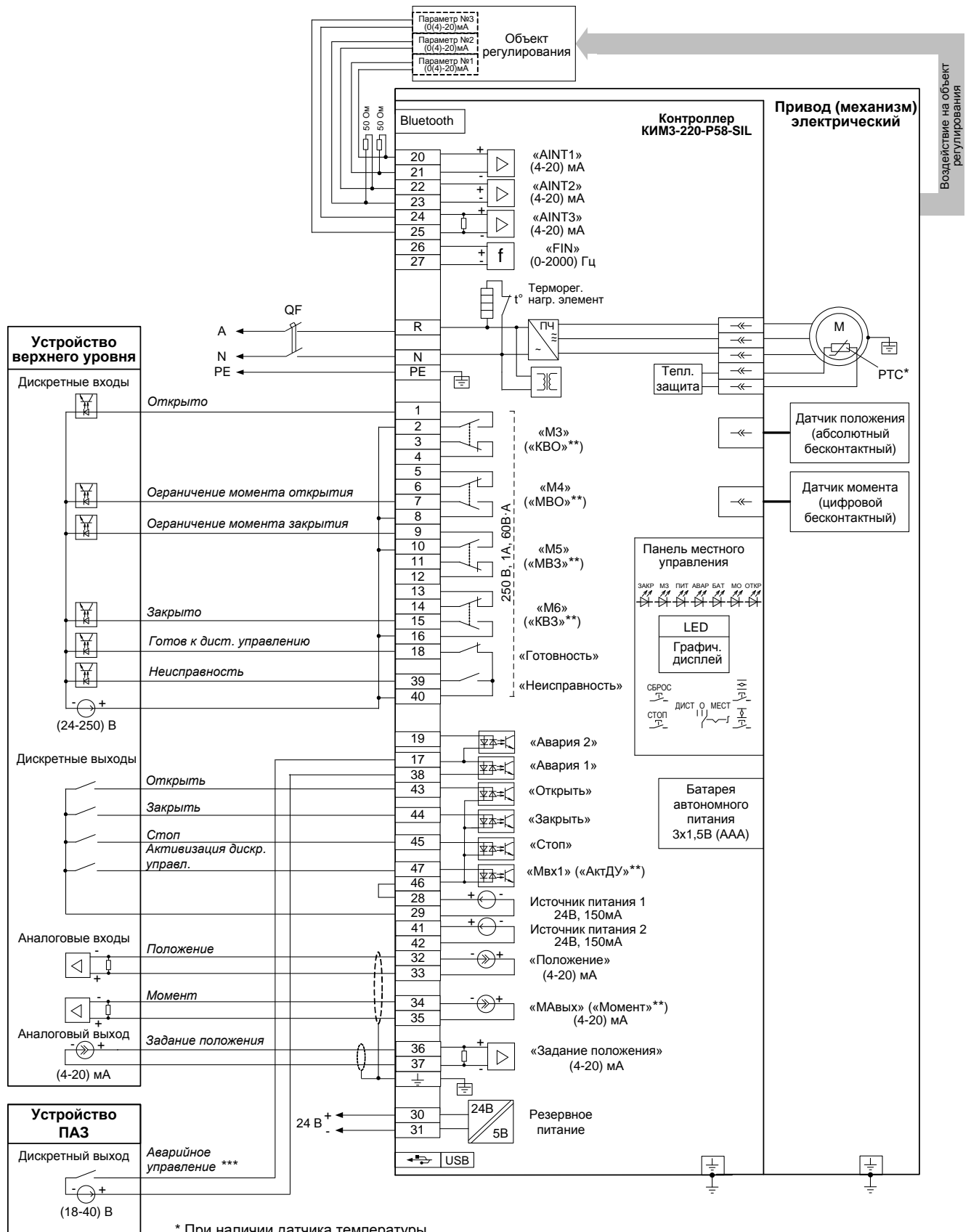
\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\* 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.

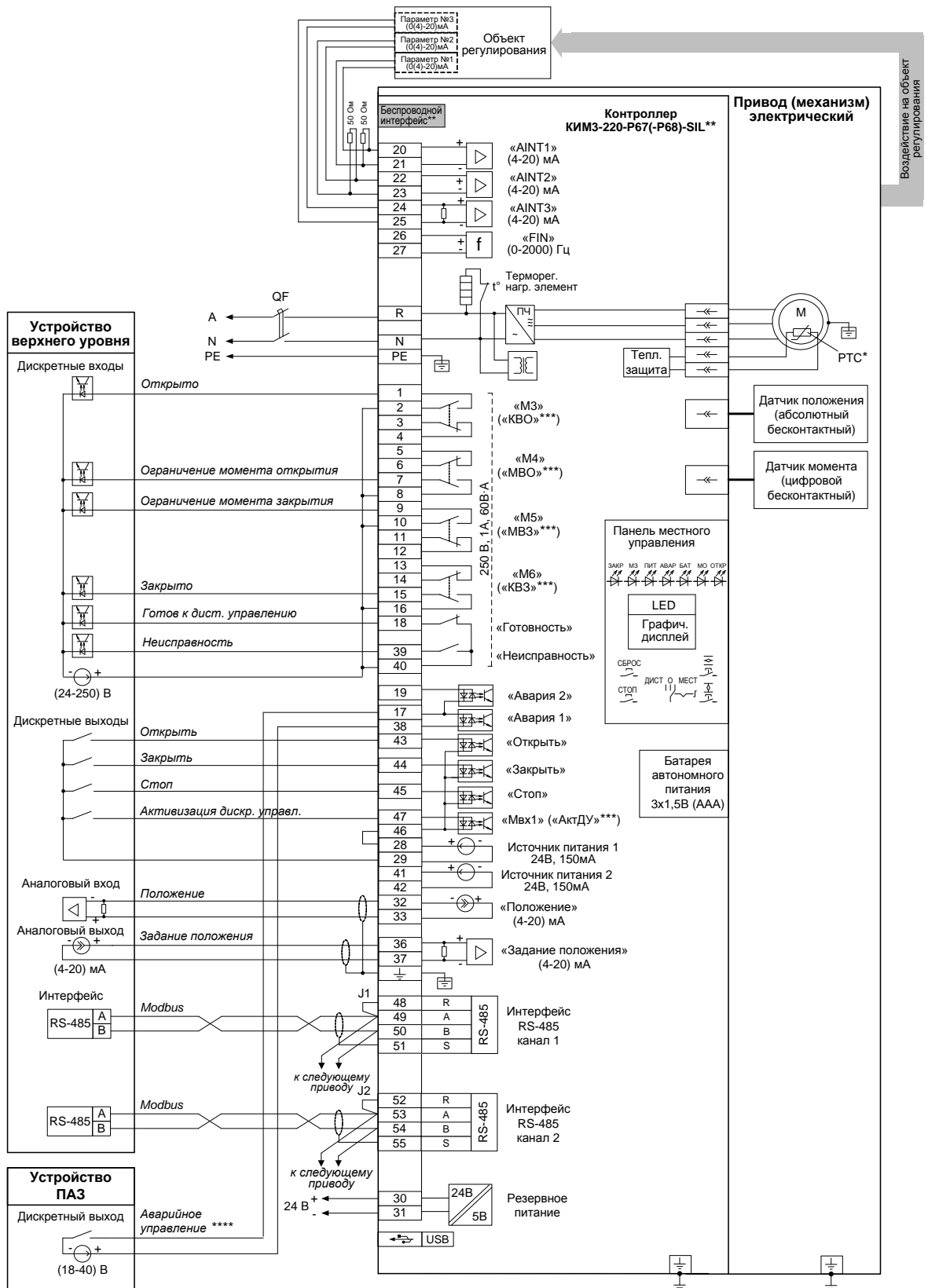
\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

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

**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-SIL.

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

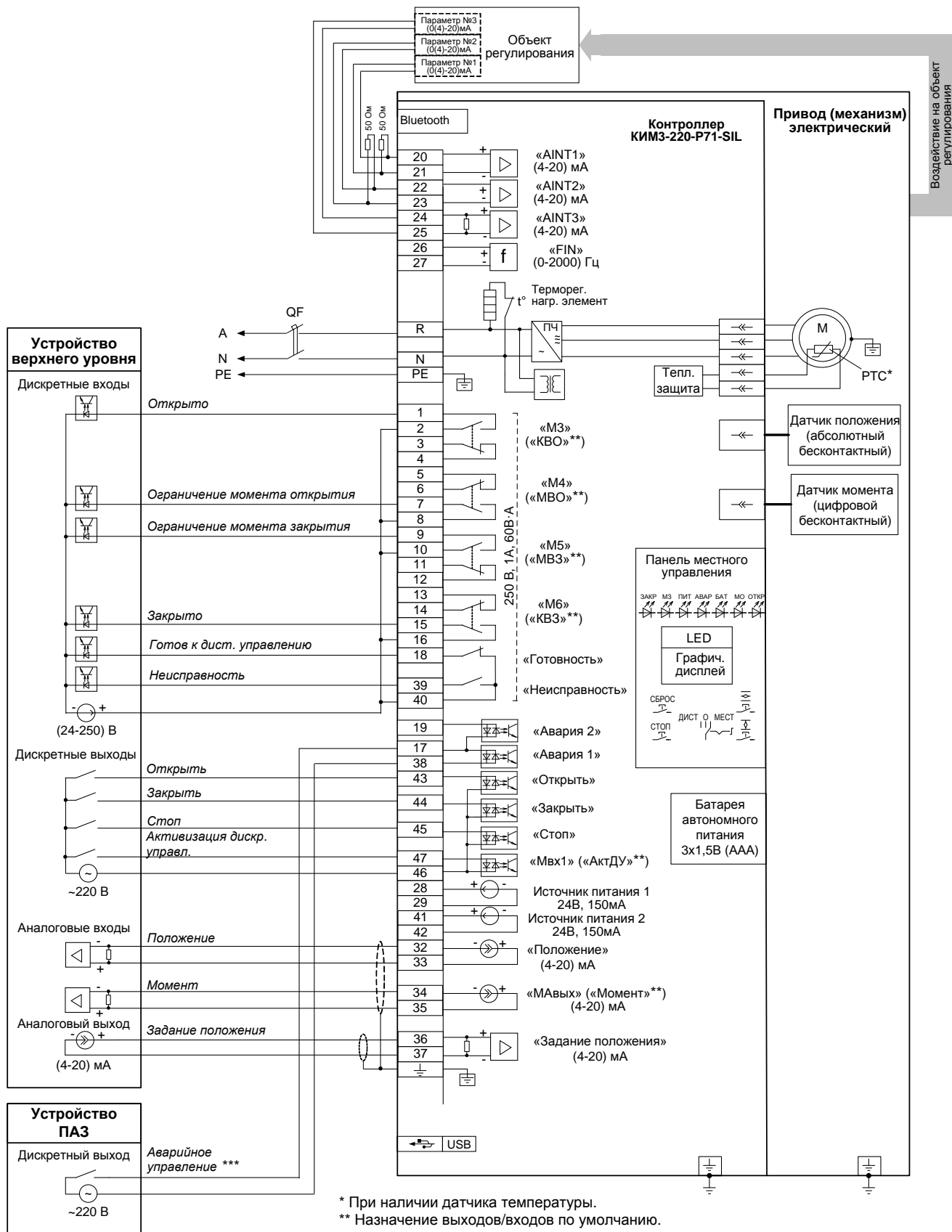
\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

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

**Примечание**

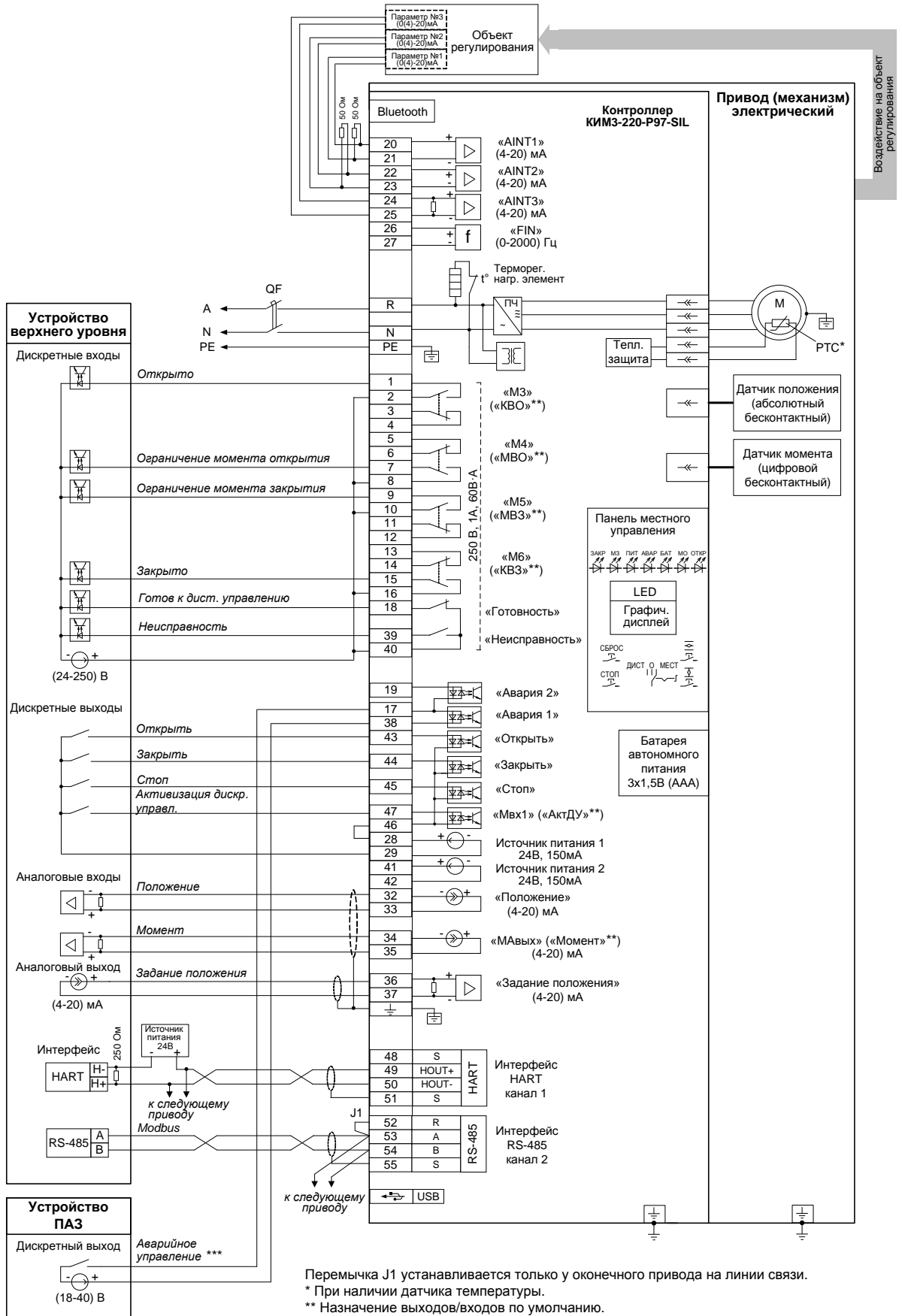
Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- 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.



Переключатель J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

\* При наличии датчика температуры.

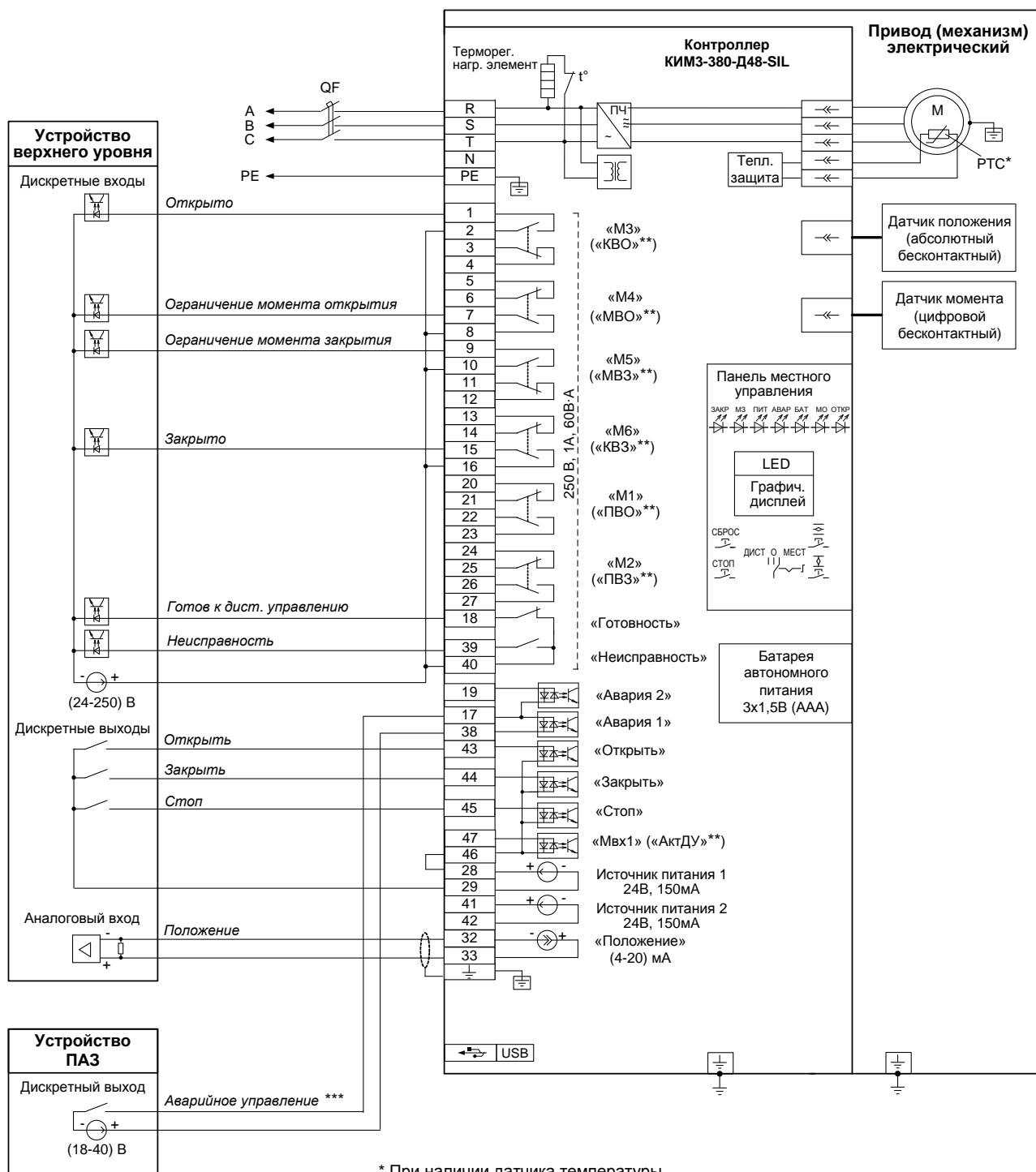
\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\* 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.

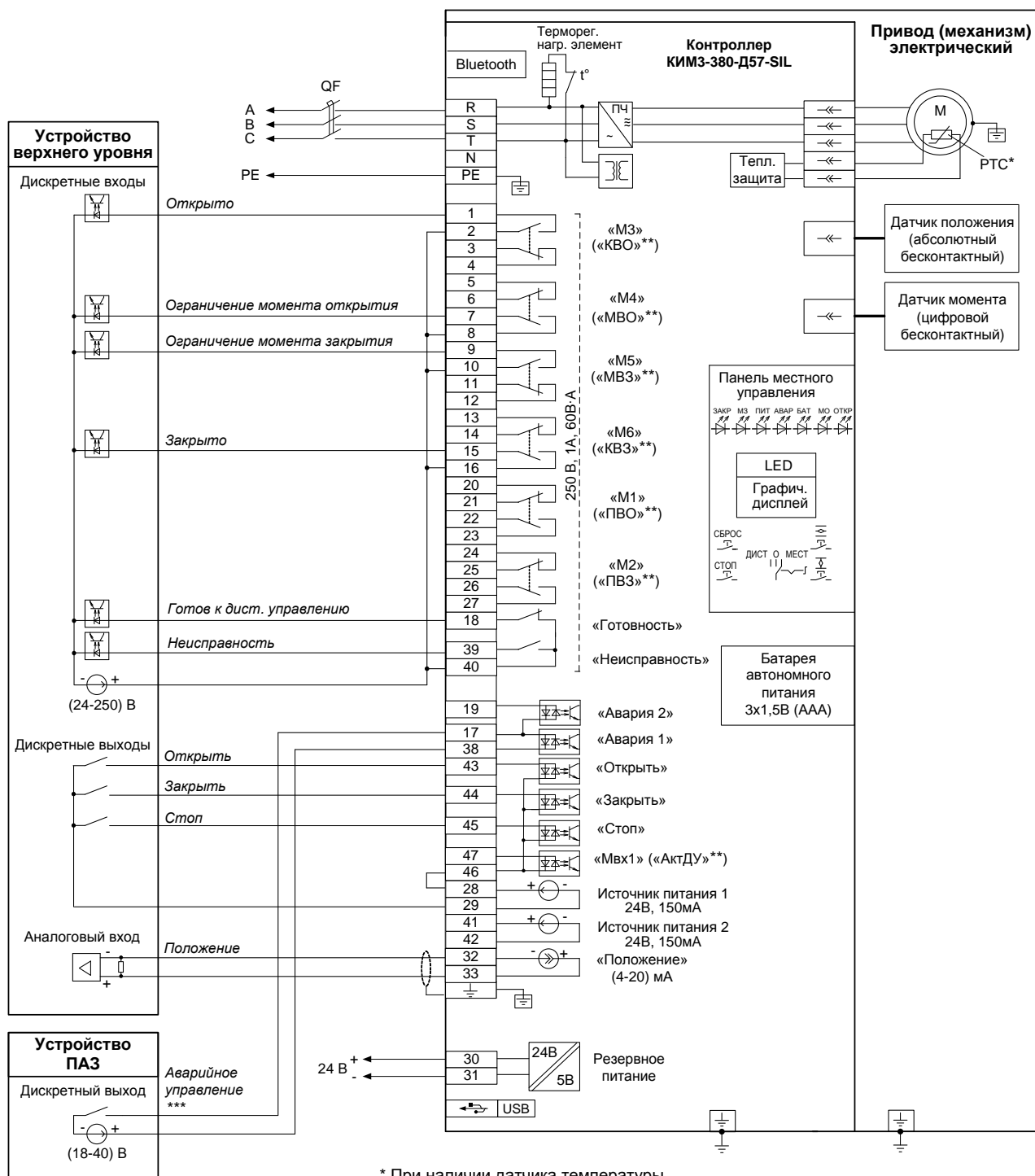
\*\*\* В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

**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.

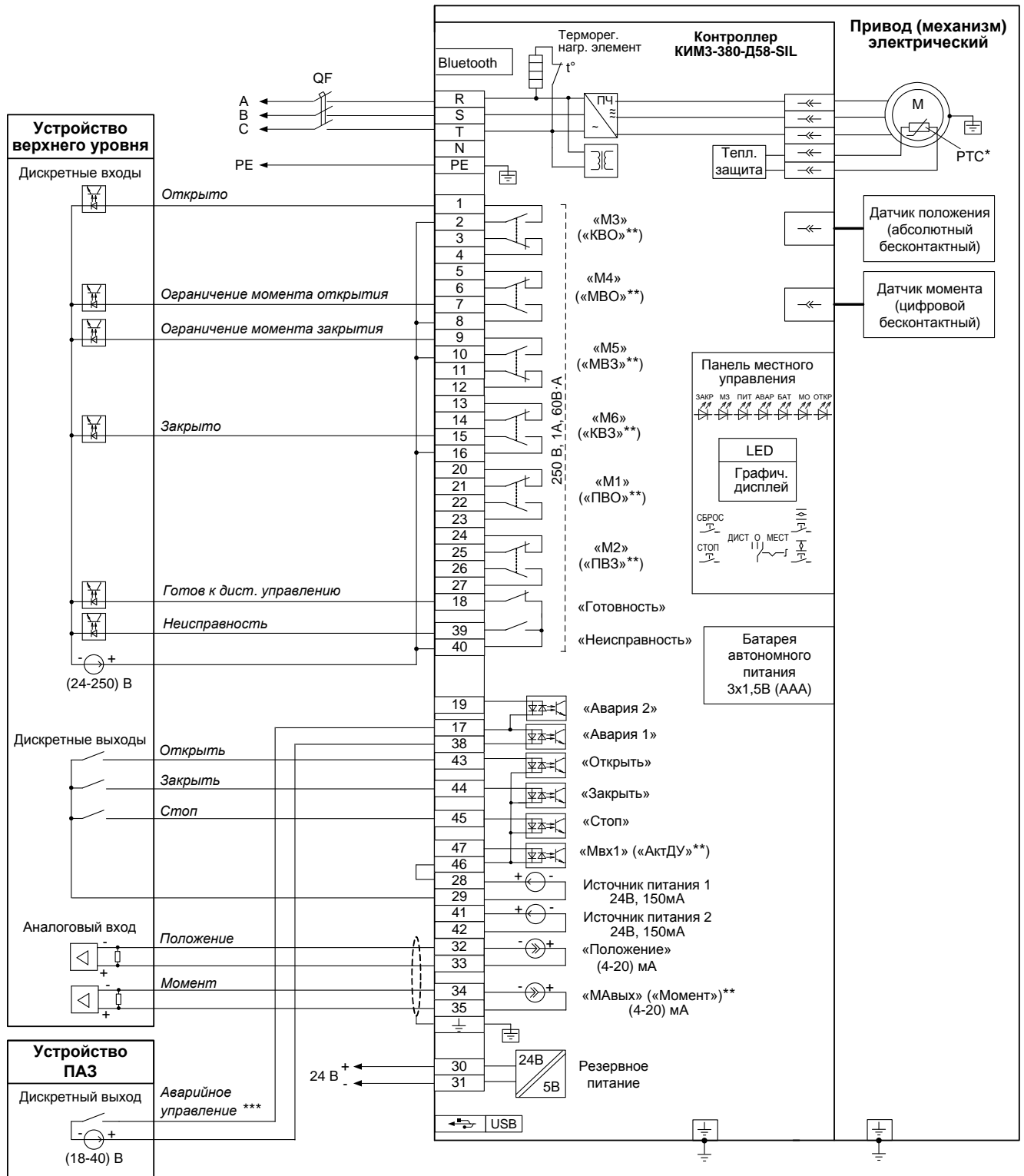
\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\* 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.

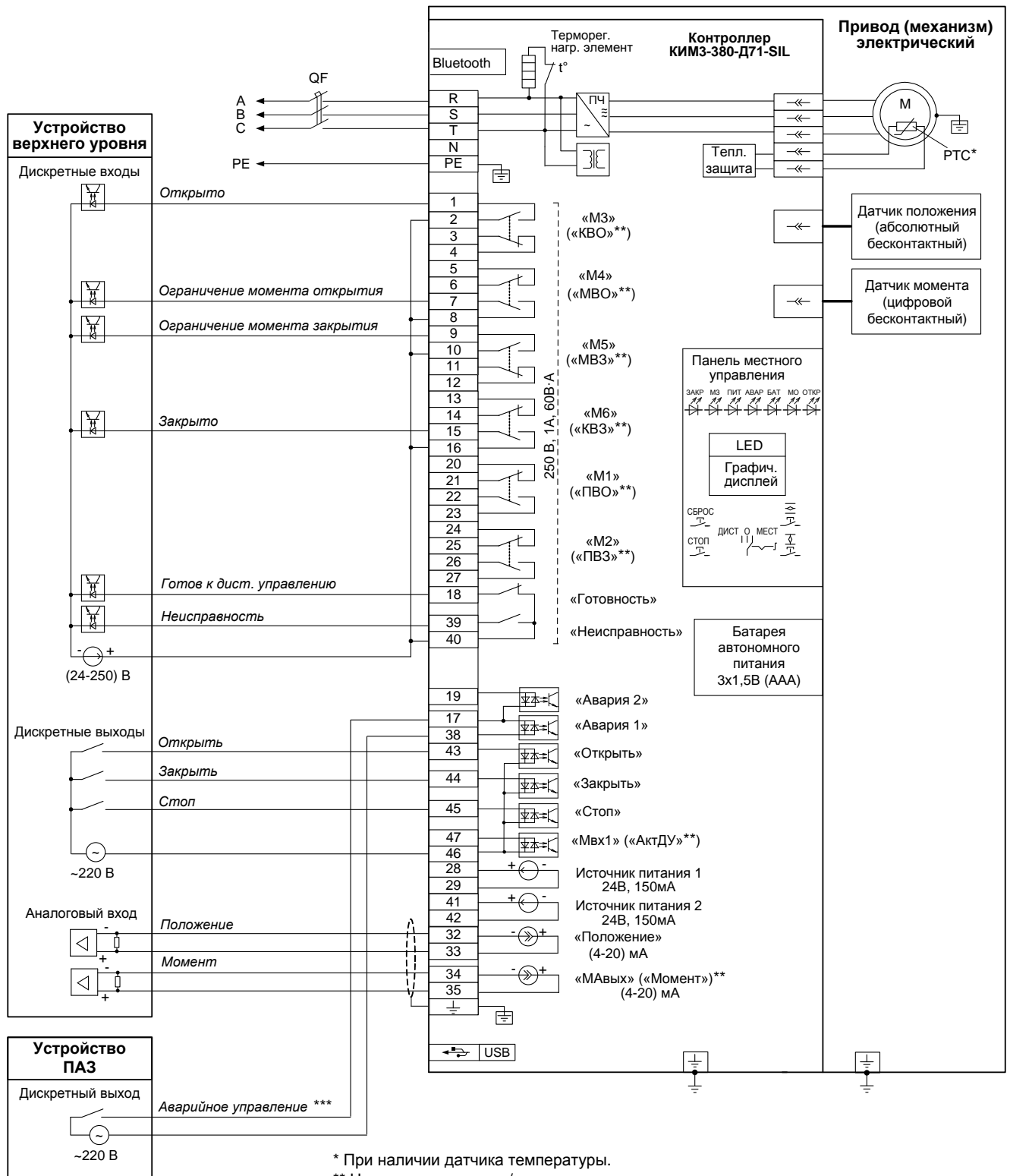
\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\* 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.

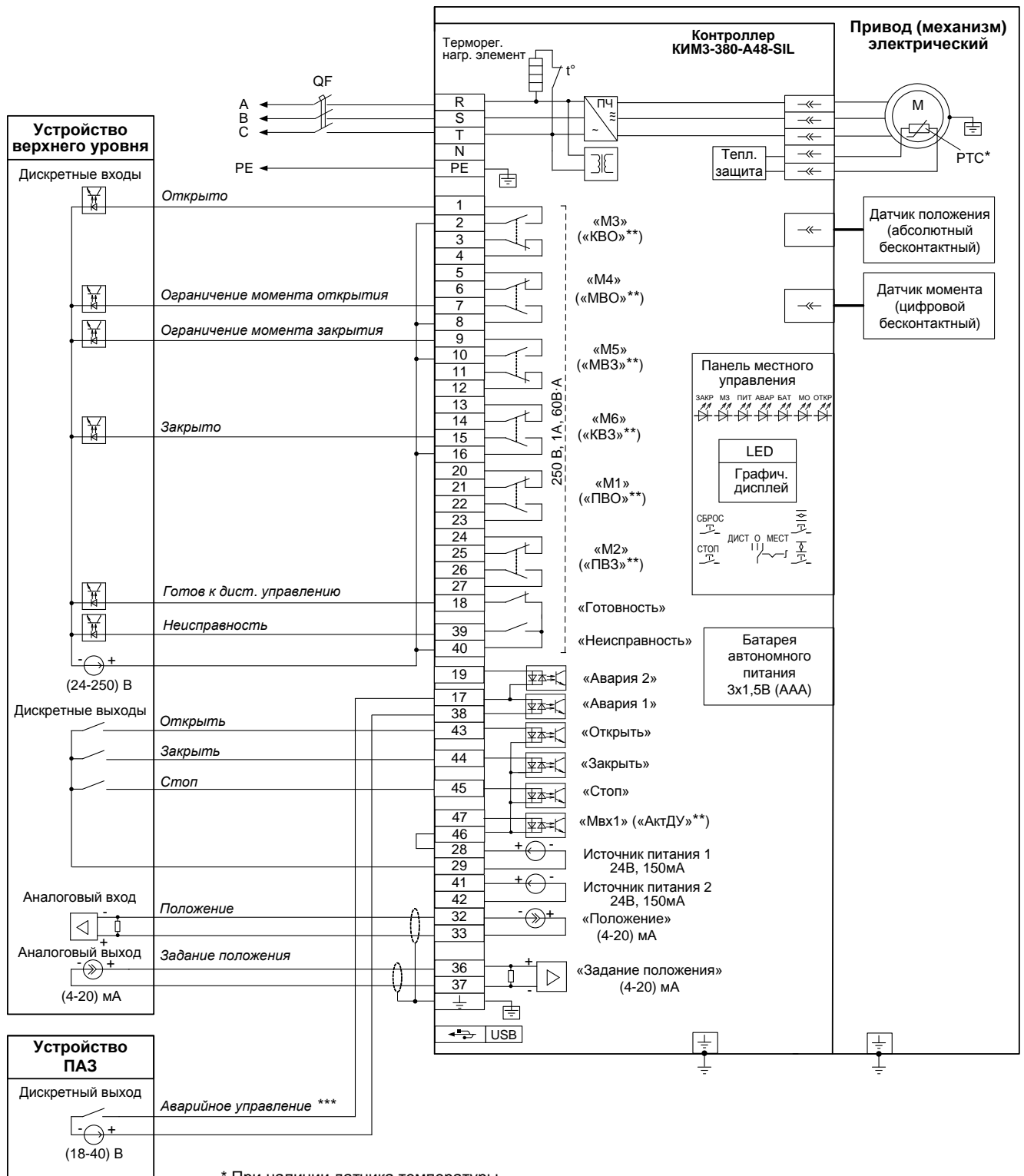
\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\* 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.

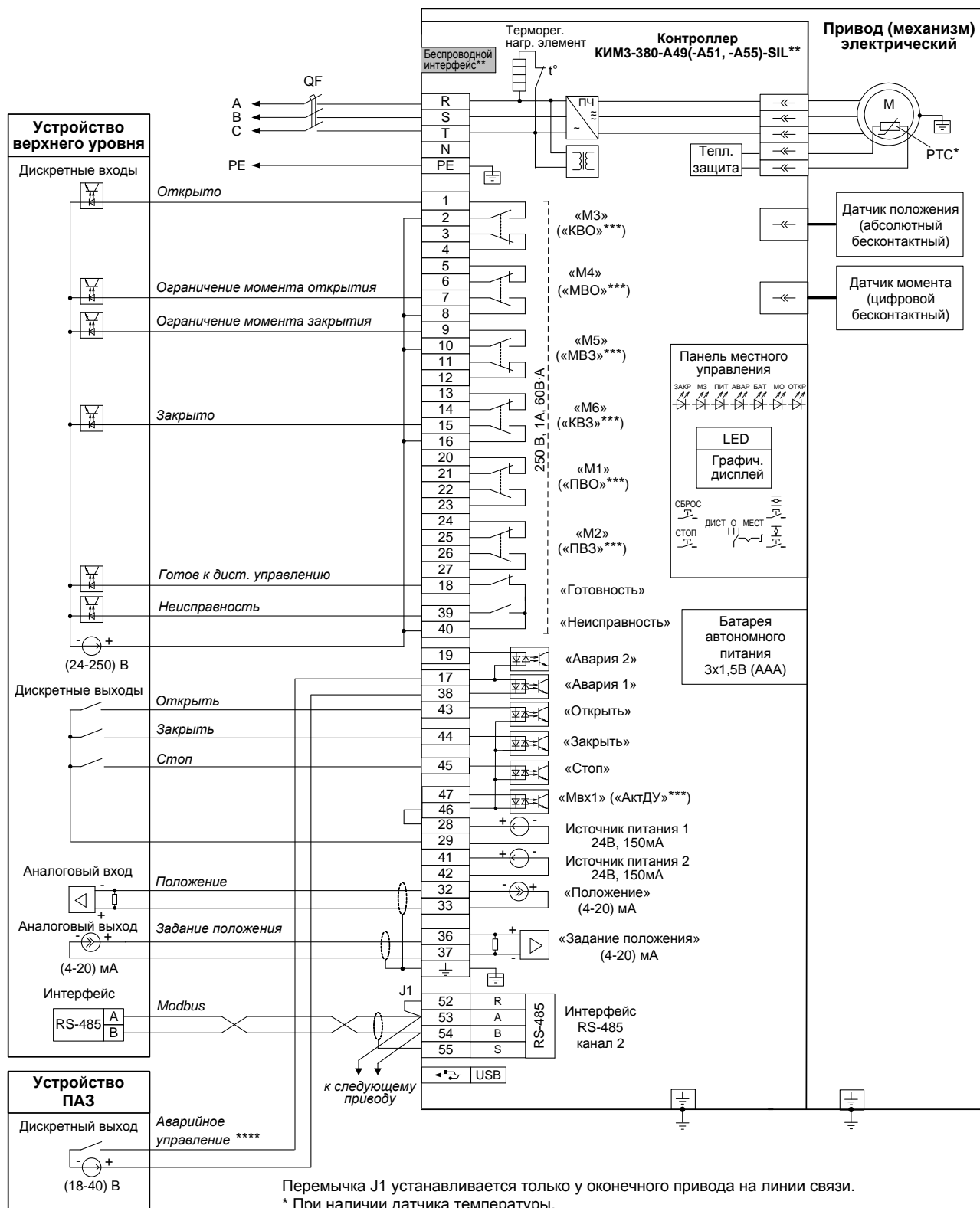


\* При наличии датчика температуры.  
 \*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.  
 \*\*\* В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

**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-SIL.

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

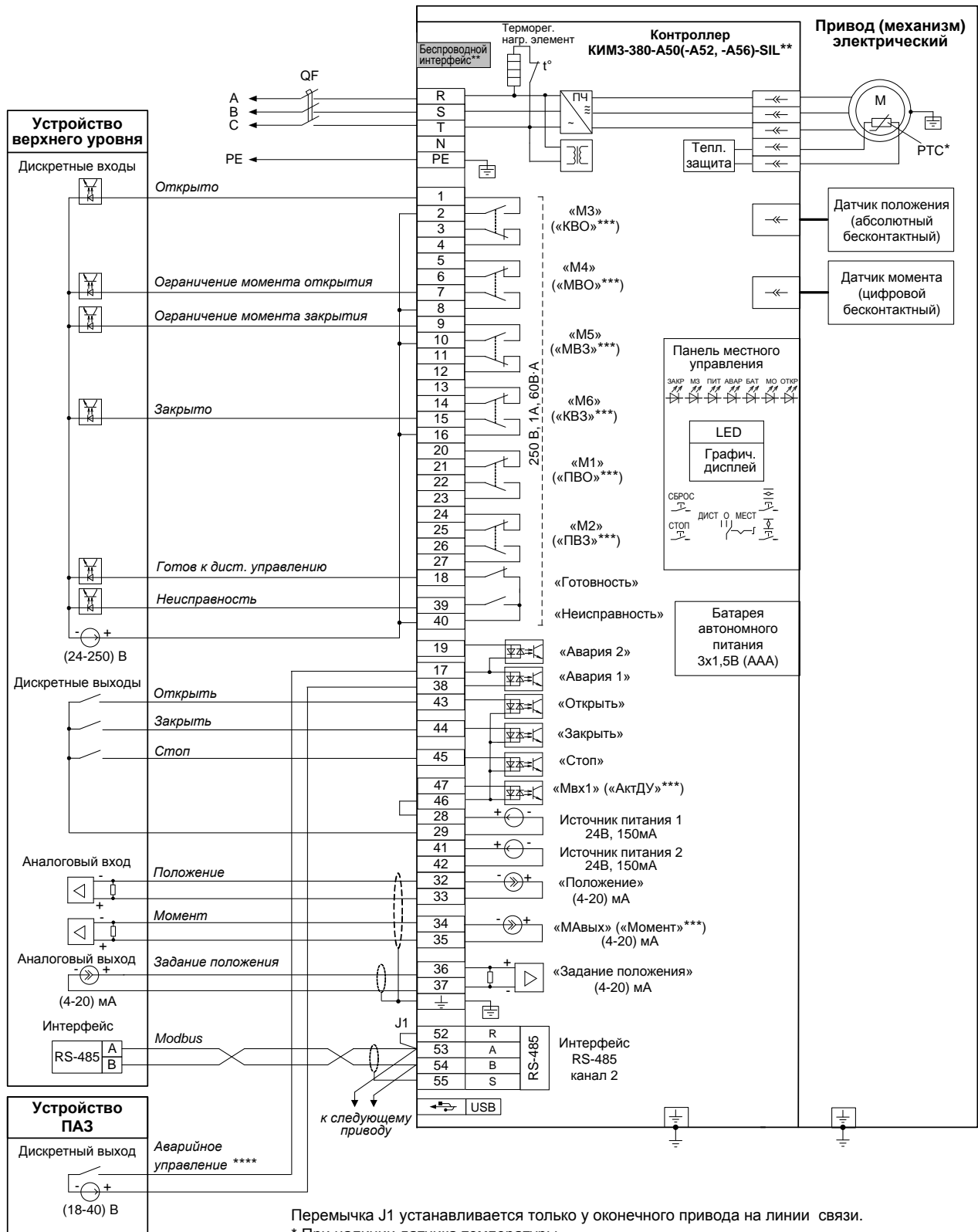
\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\*\* 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-SIL.

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

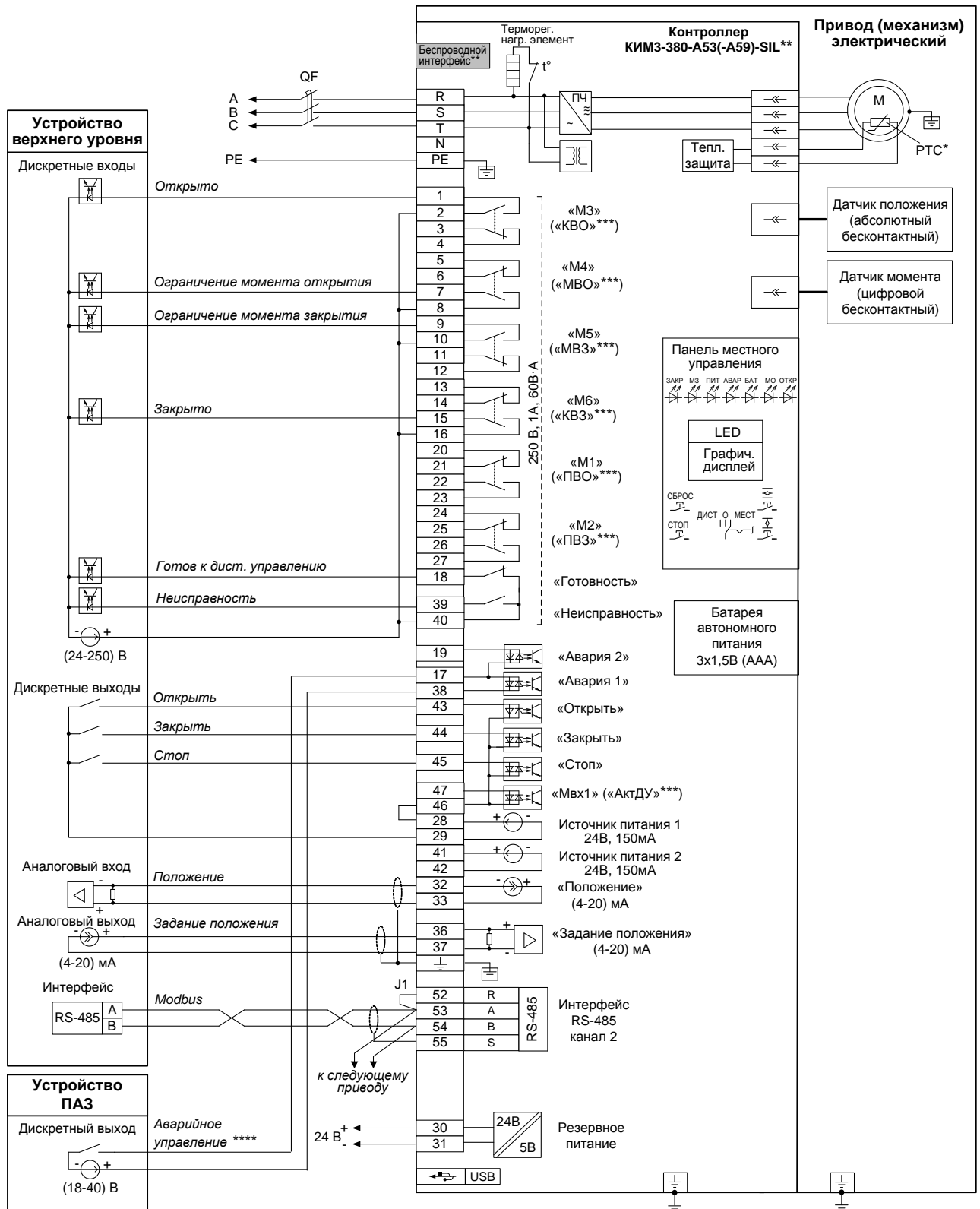
\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\*\* 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-SIL.

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

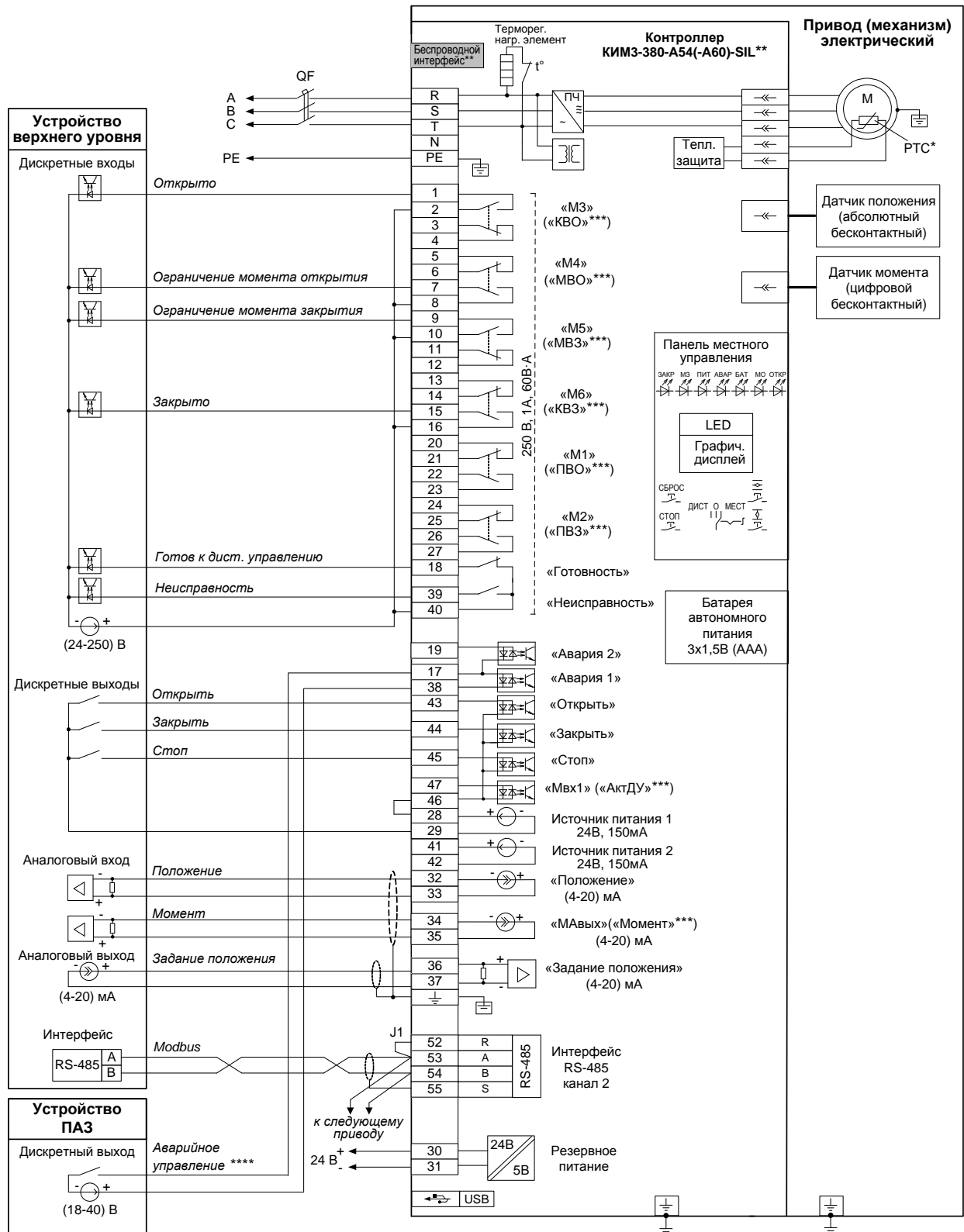
\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\*\* 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-Е3А54-08/09/10/11/12/15-3F-SIL.

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

\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

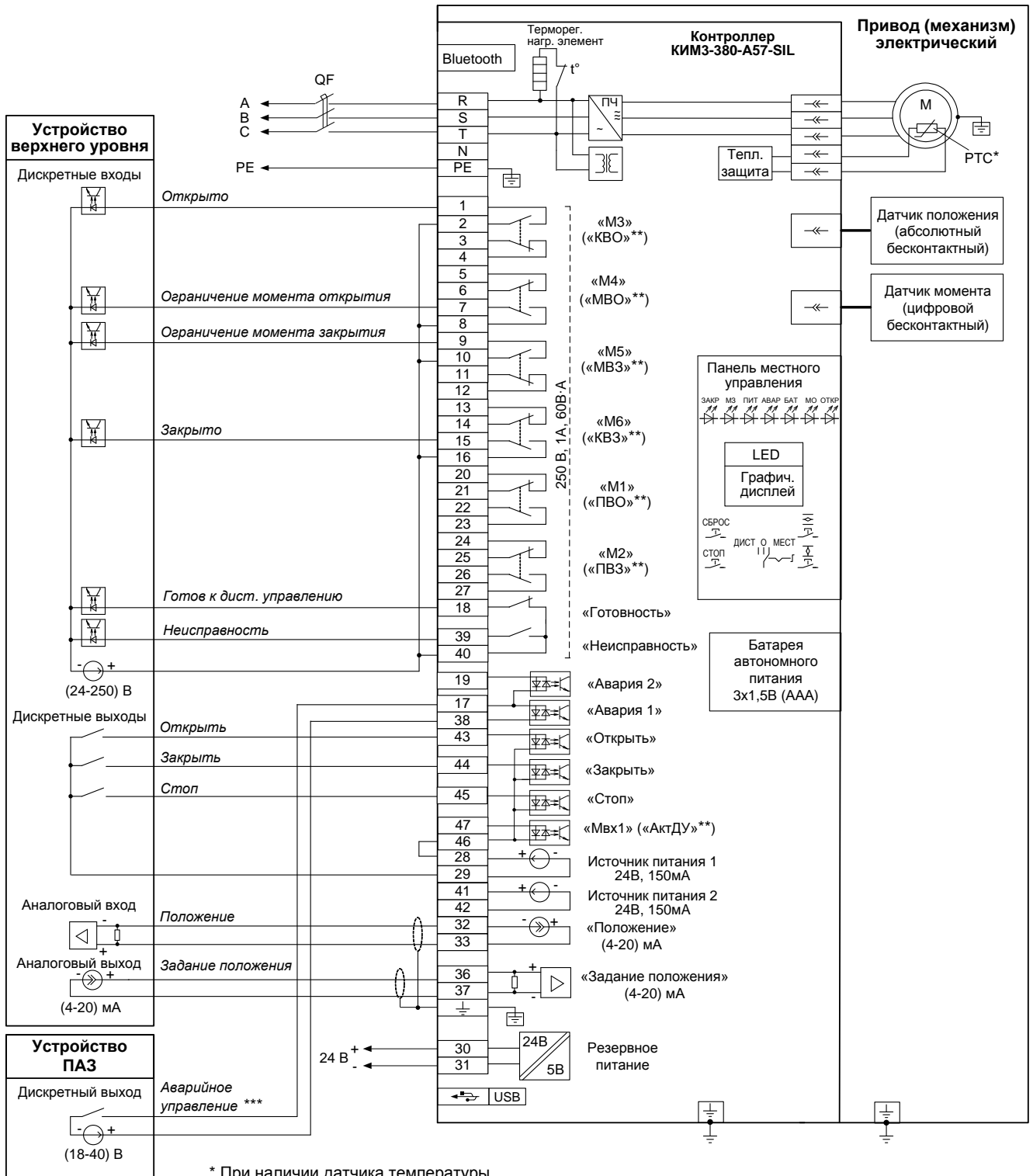
\*\*\*\* В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

**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.

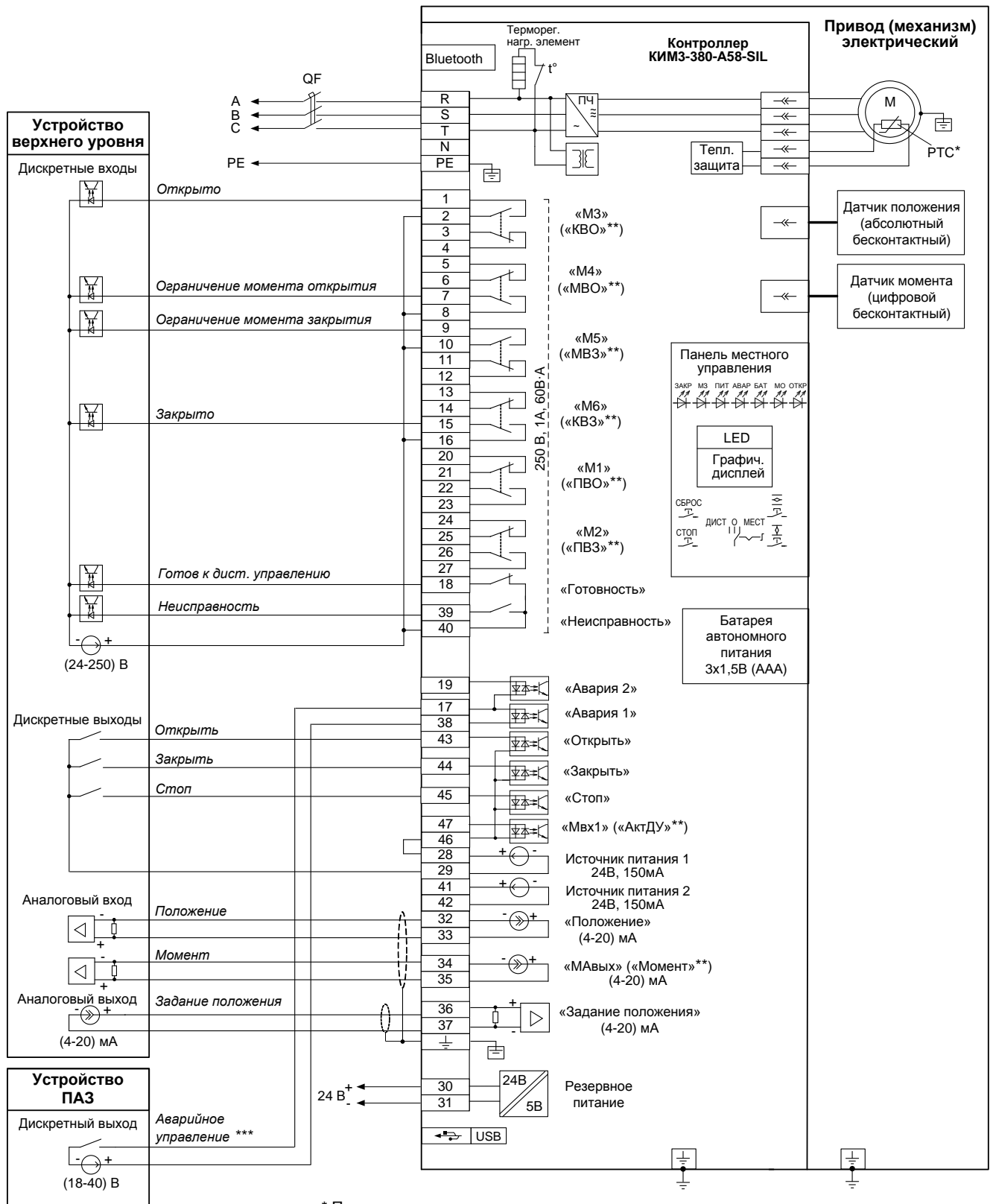
\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\* 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.

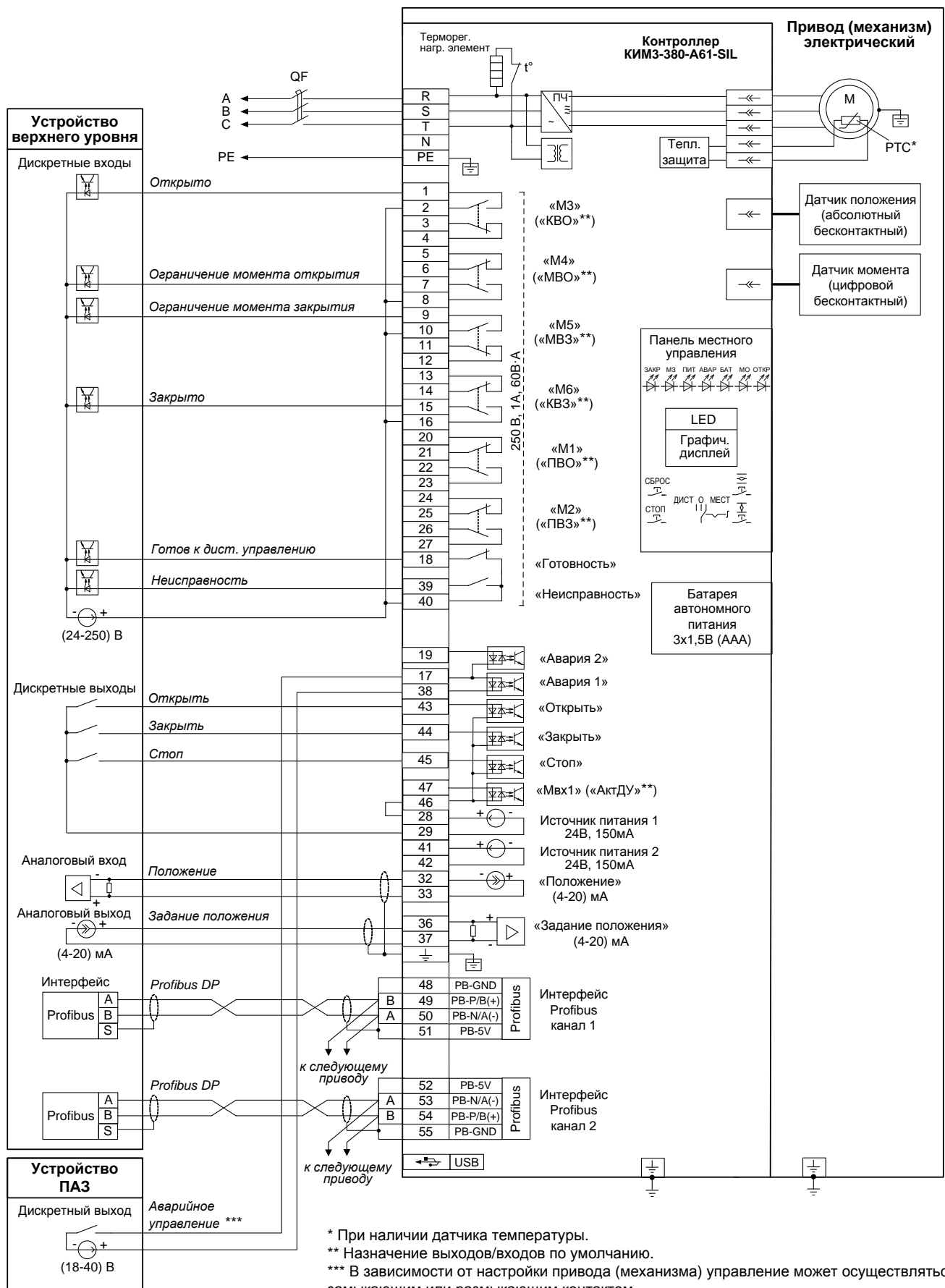
\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

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

**Примечание**

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

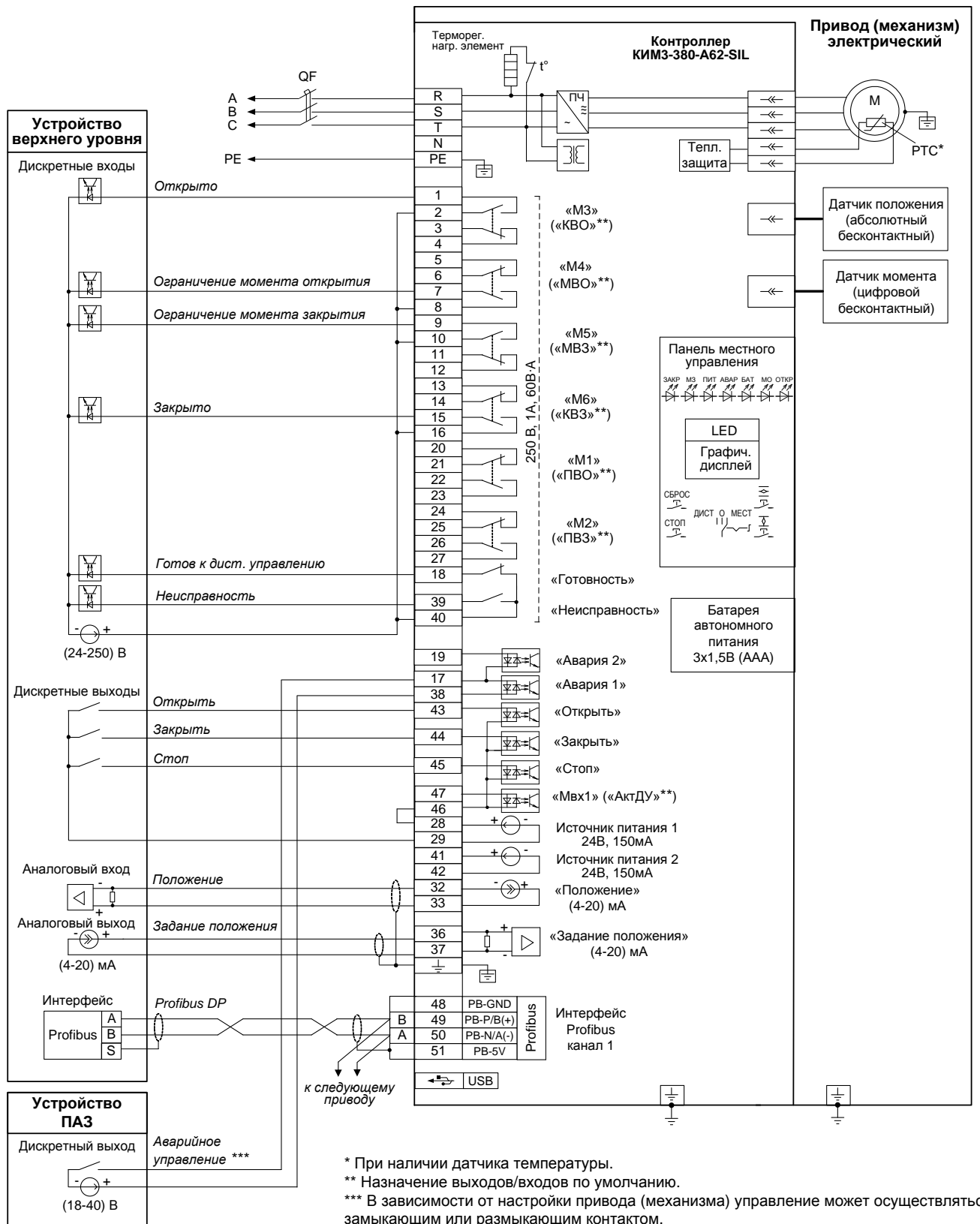
- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



\* При наличии датчика температуры.  
 \*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.  
 \*\*\* В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

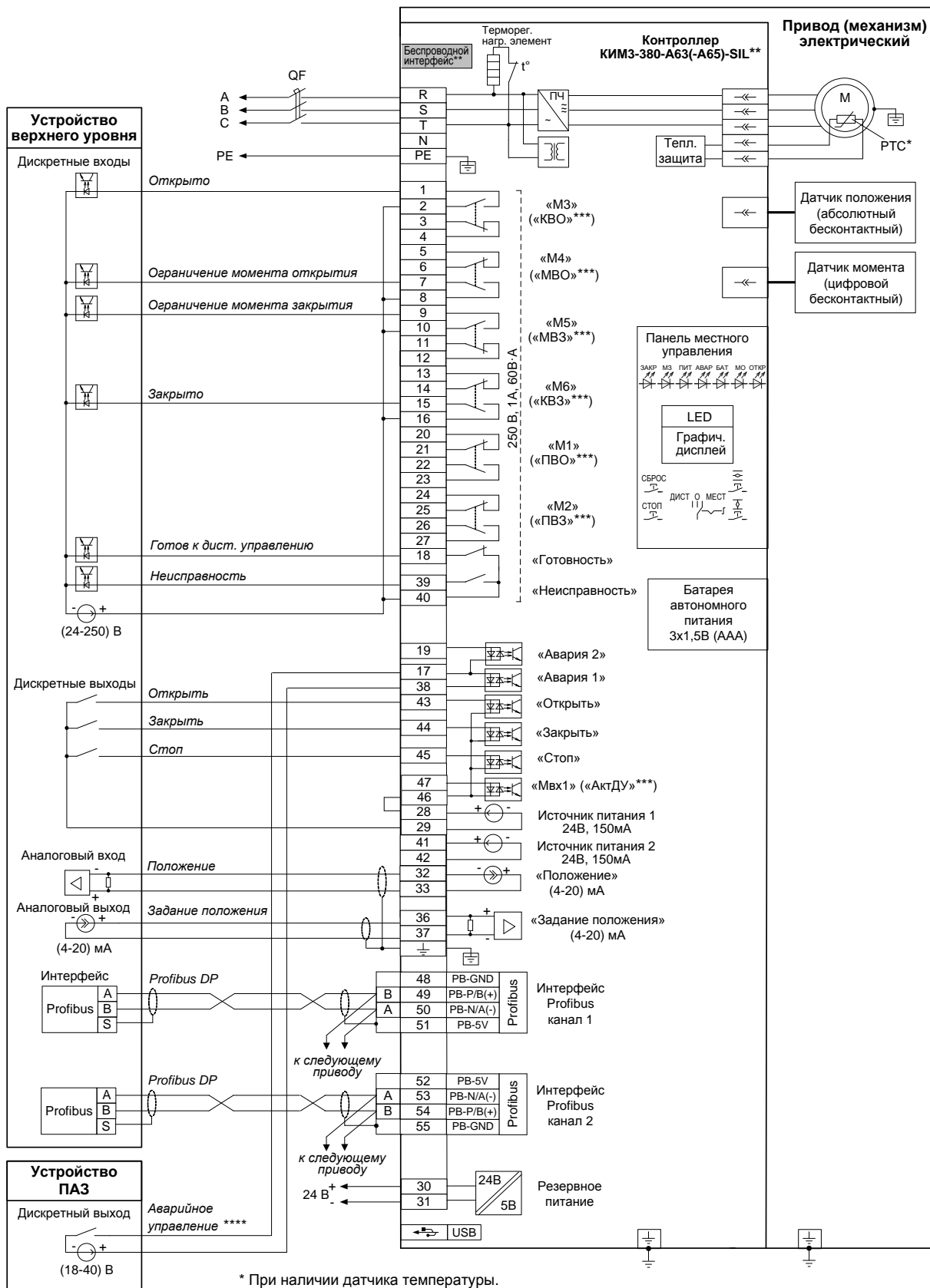
**Примечание**

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-ЕЗА63-08/09/10/11/12/15-3F-SIL.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-ЕЗА65-08/09/10/11/12/15-3F-SIL.

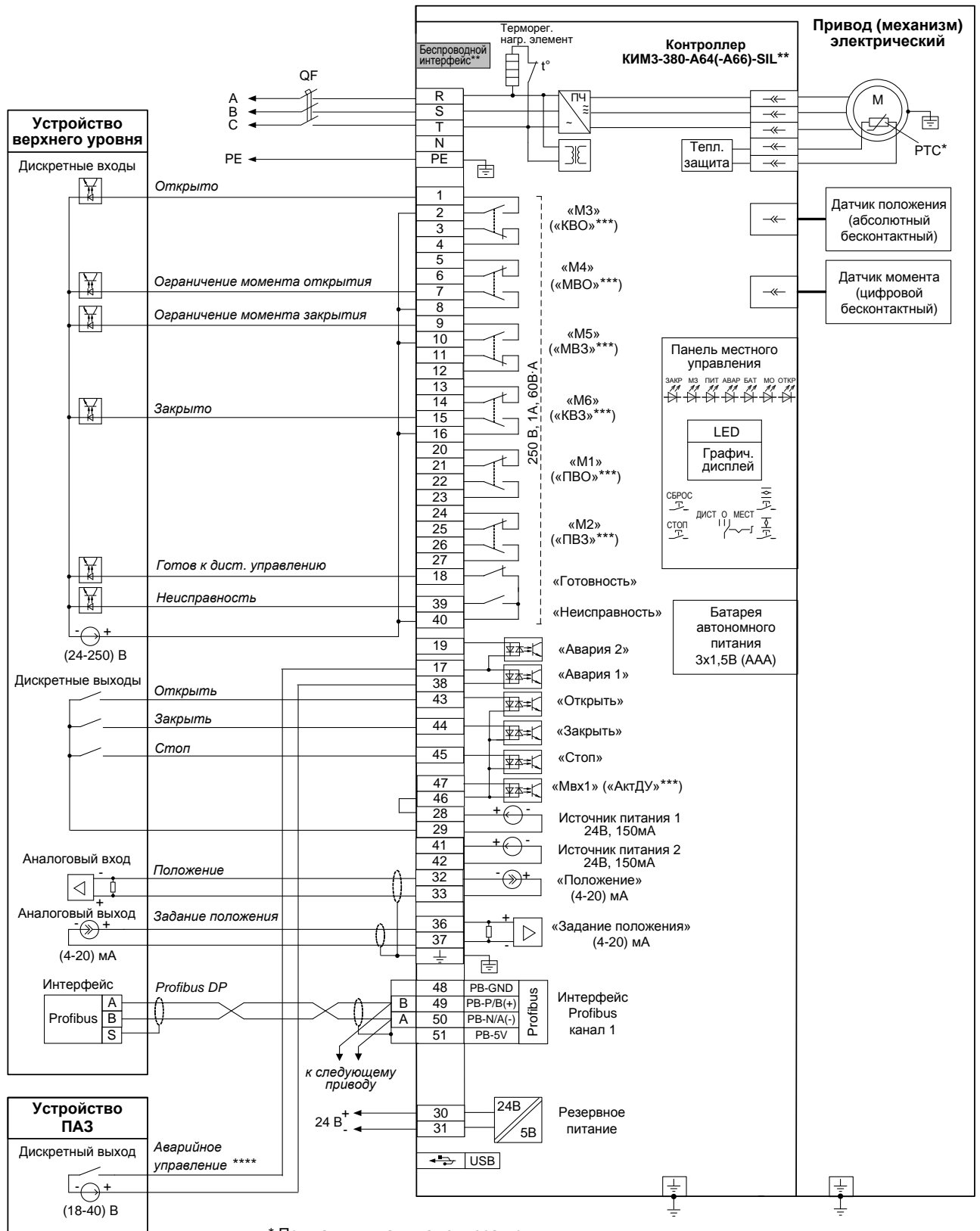
\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

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

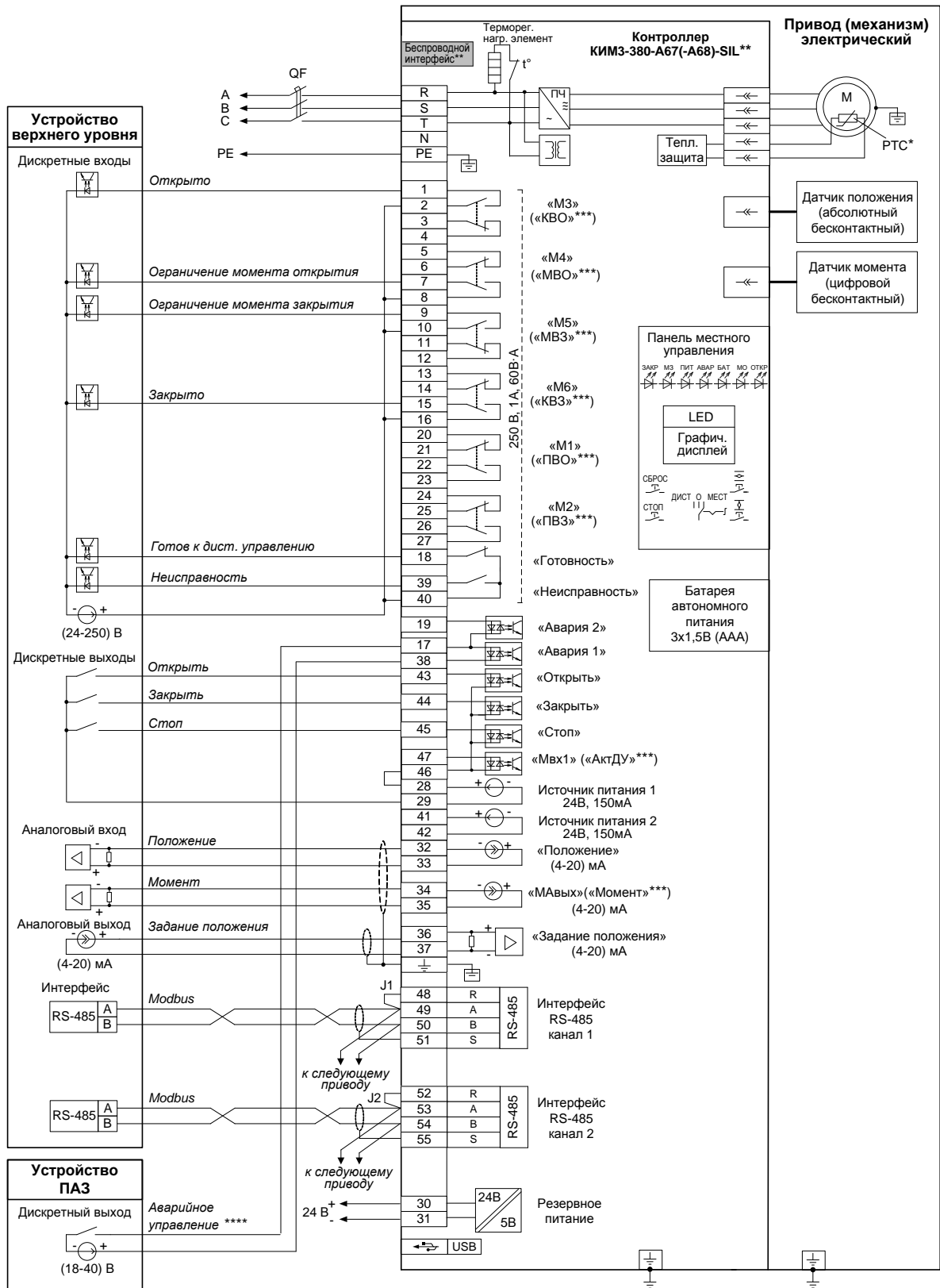
\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\*\* 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-Е3А67-08/09/10/11/12/15-3F-SIL.

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

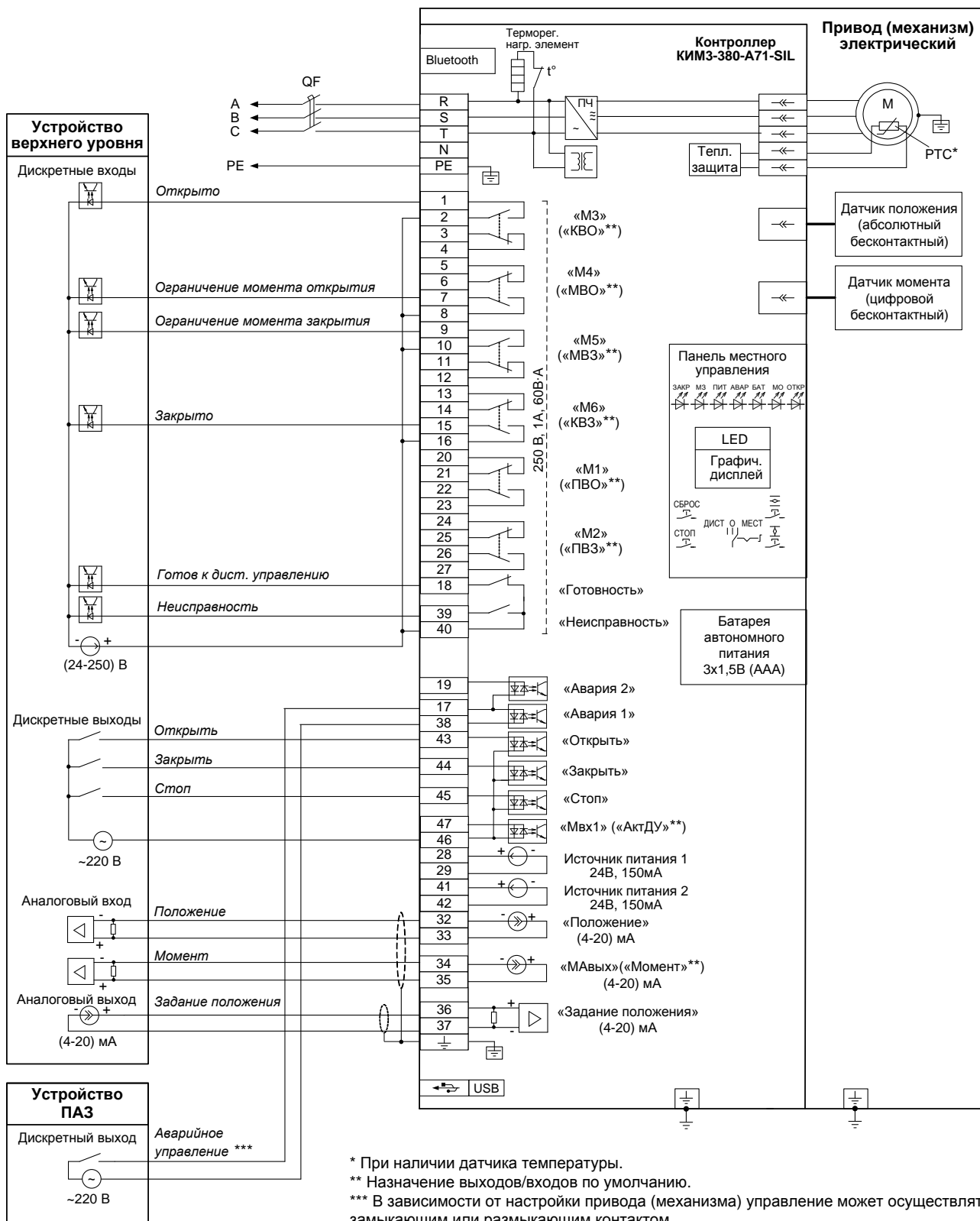
\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\*\* 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.

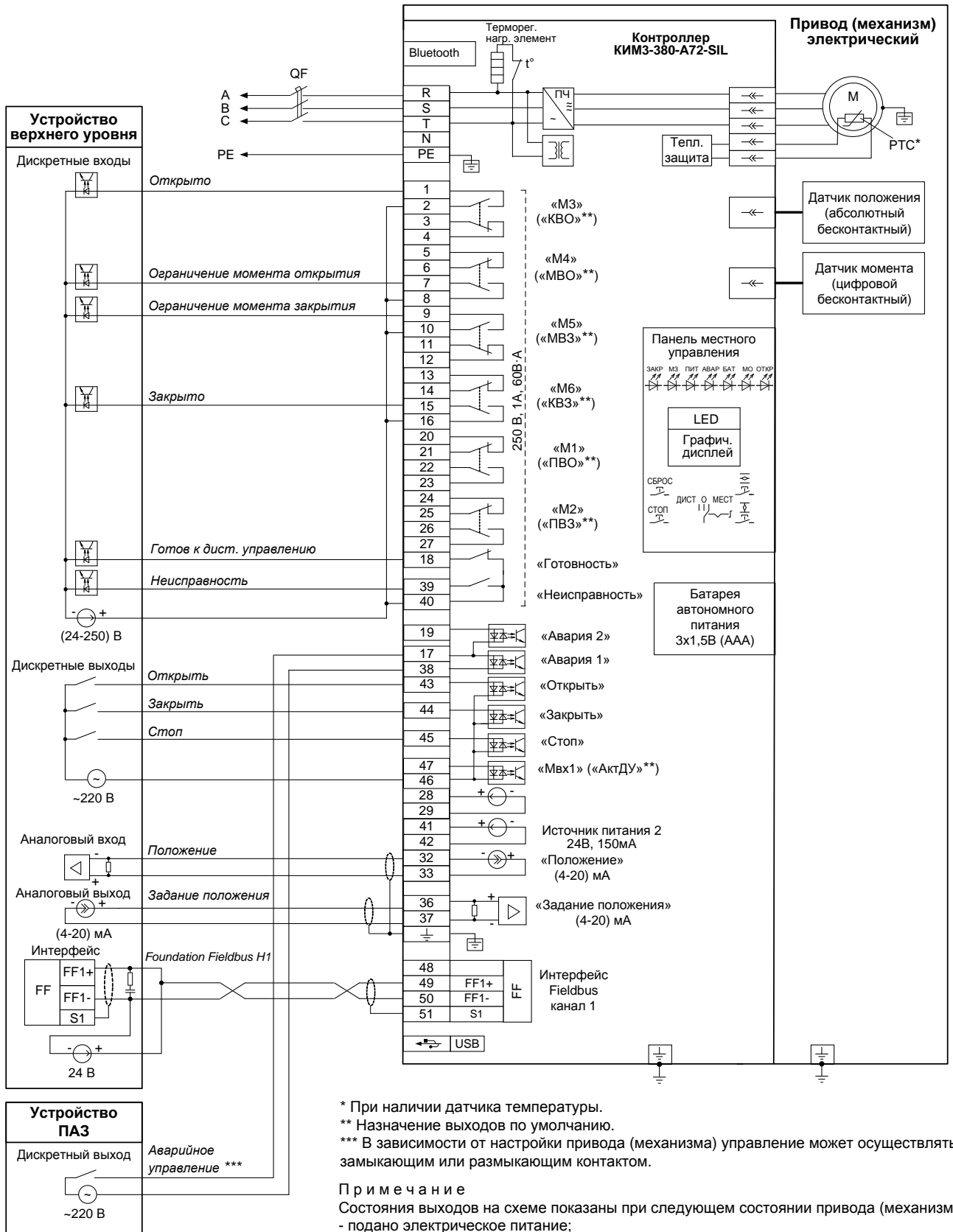
\*\*\* В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

**Примечание**

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

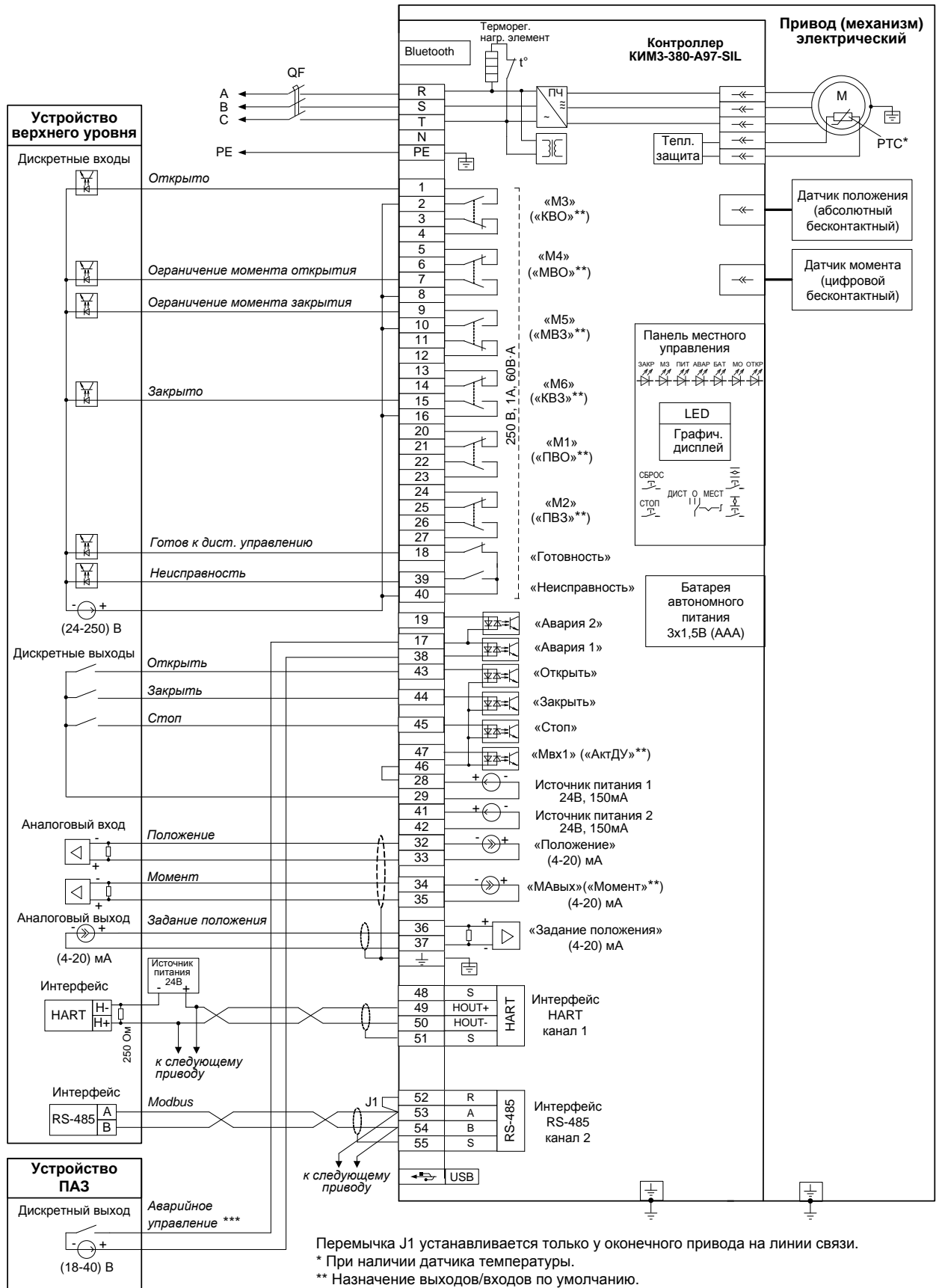
- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.





\* 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.



Переключатель J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

\* При наличии датчика температуры.

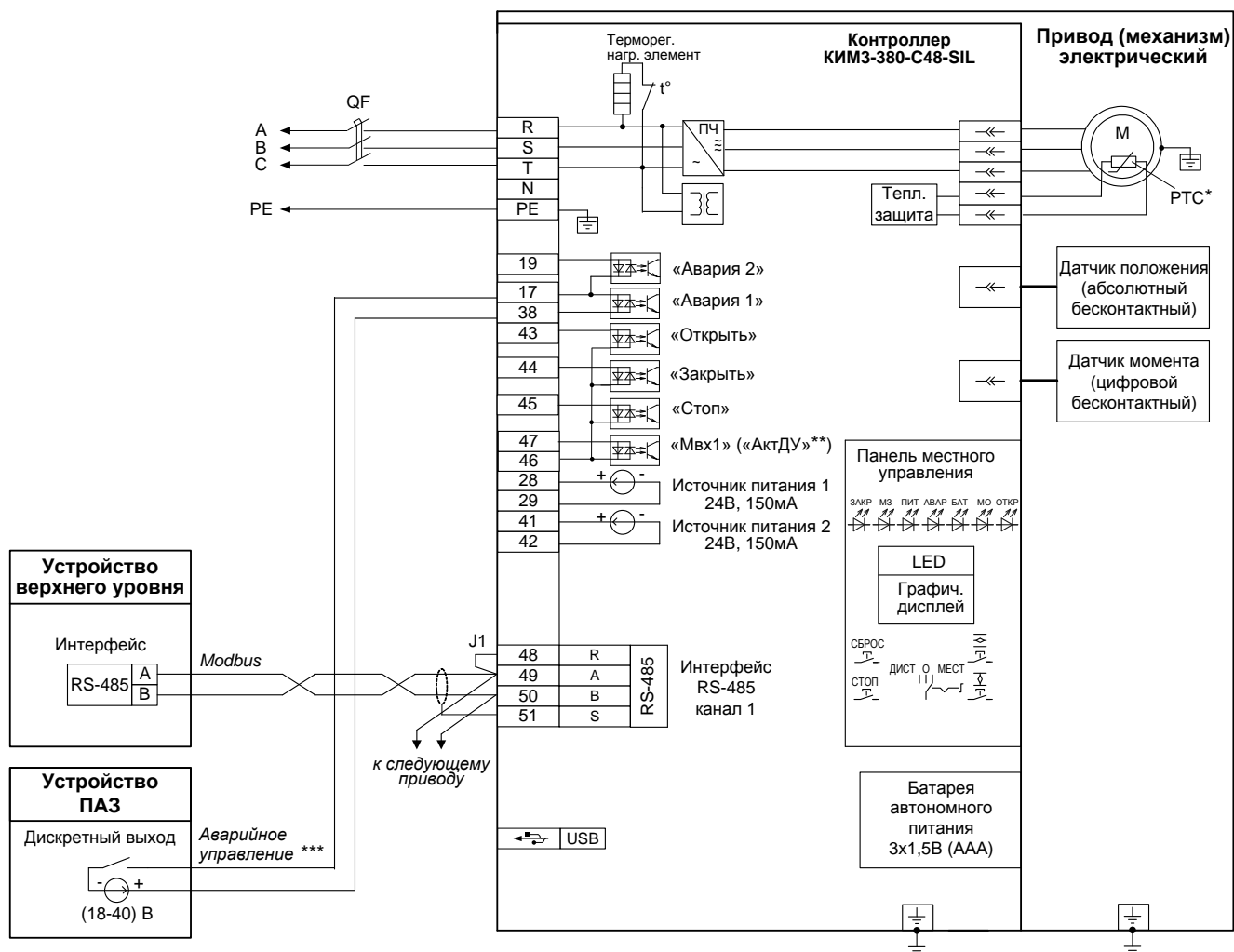
\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\* 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.

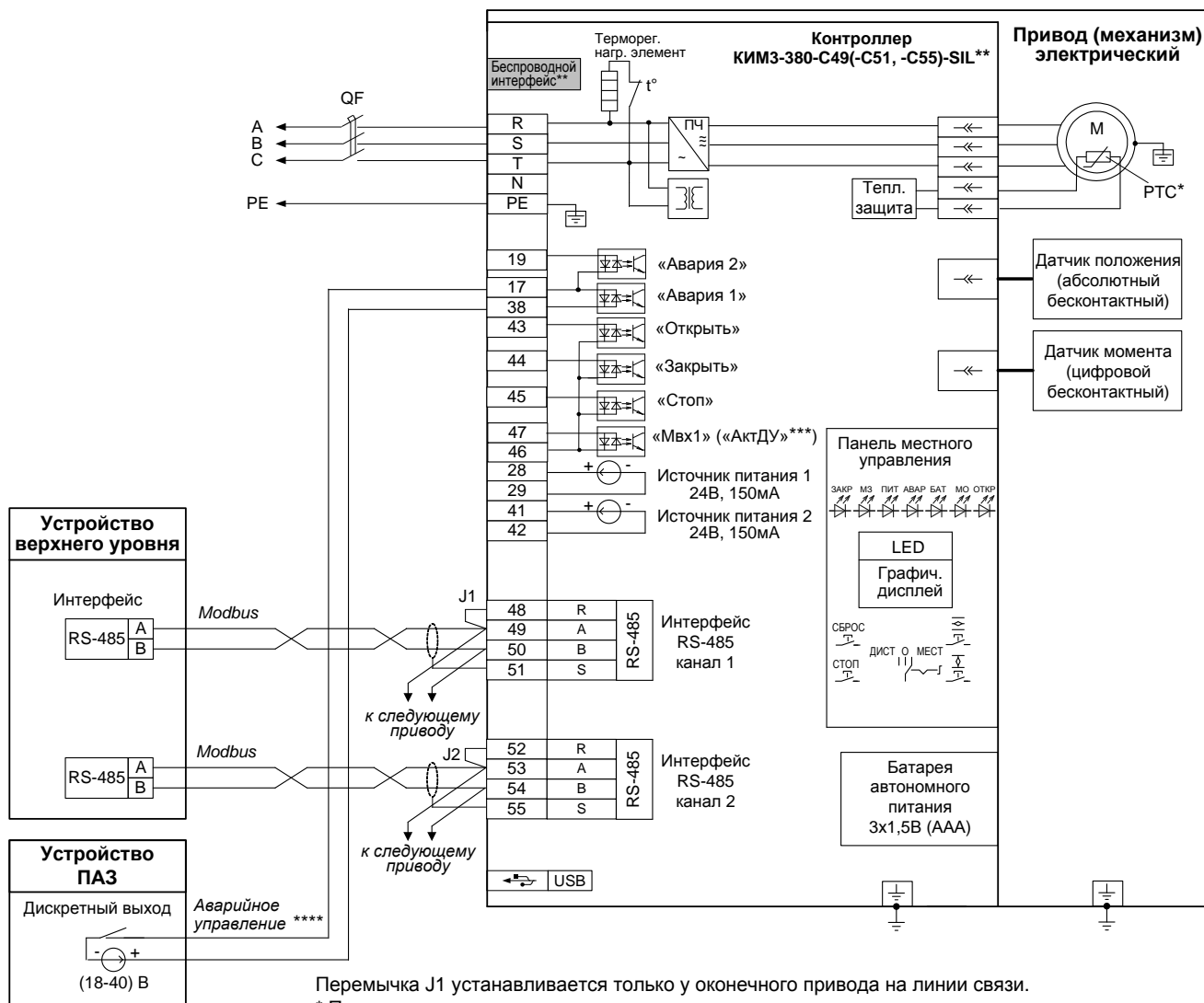


Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

\* 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.

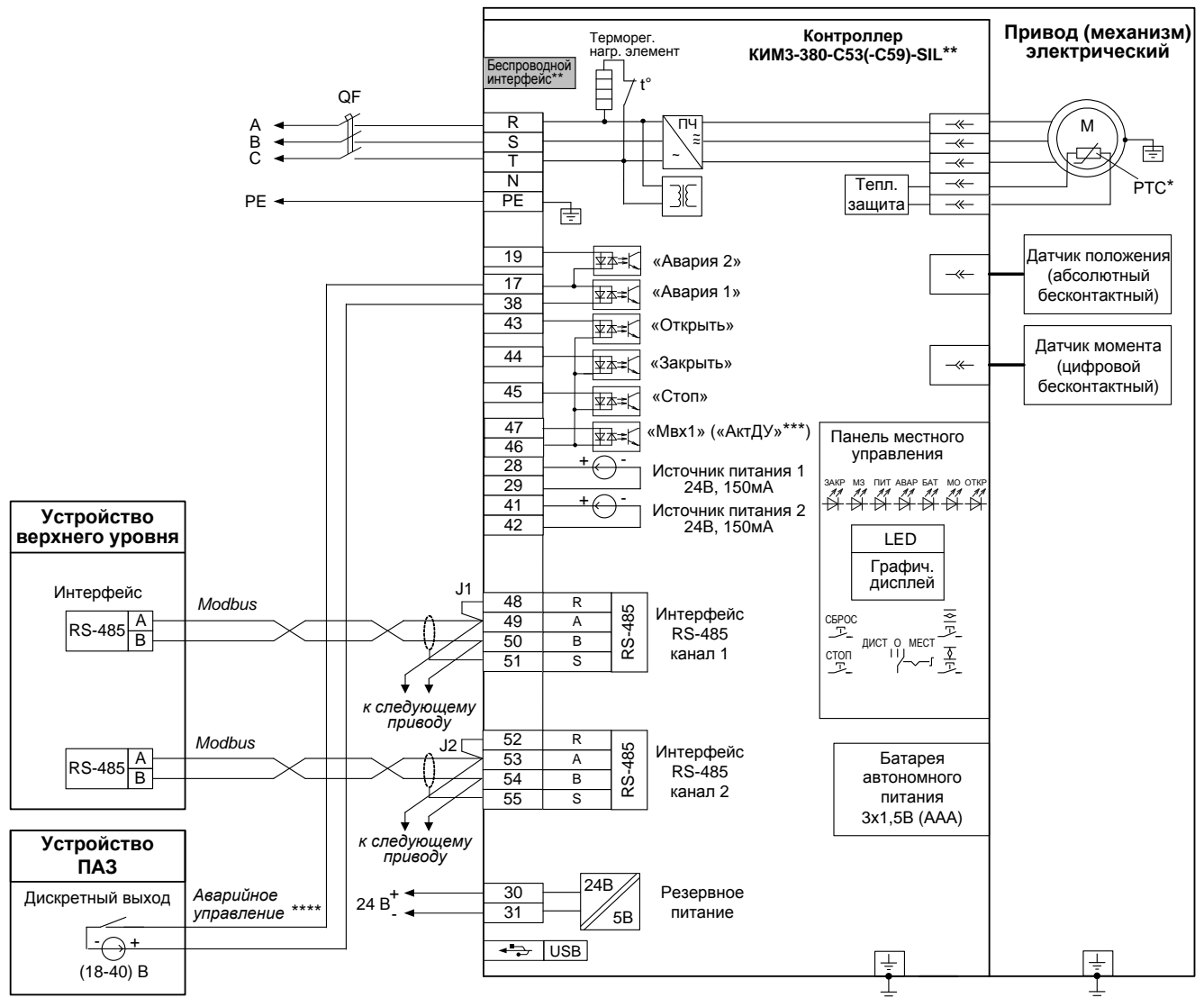
\* При наличии датчика температуры.

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

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

\*\*\* 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.

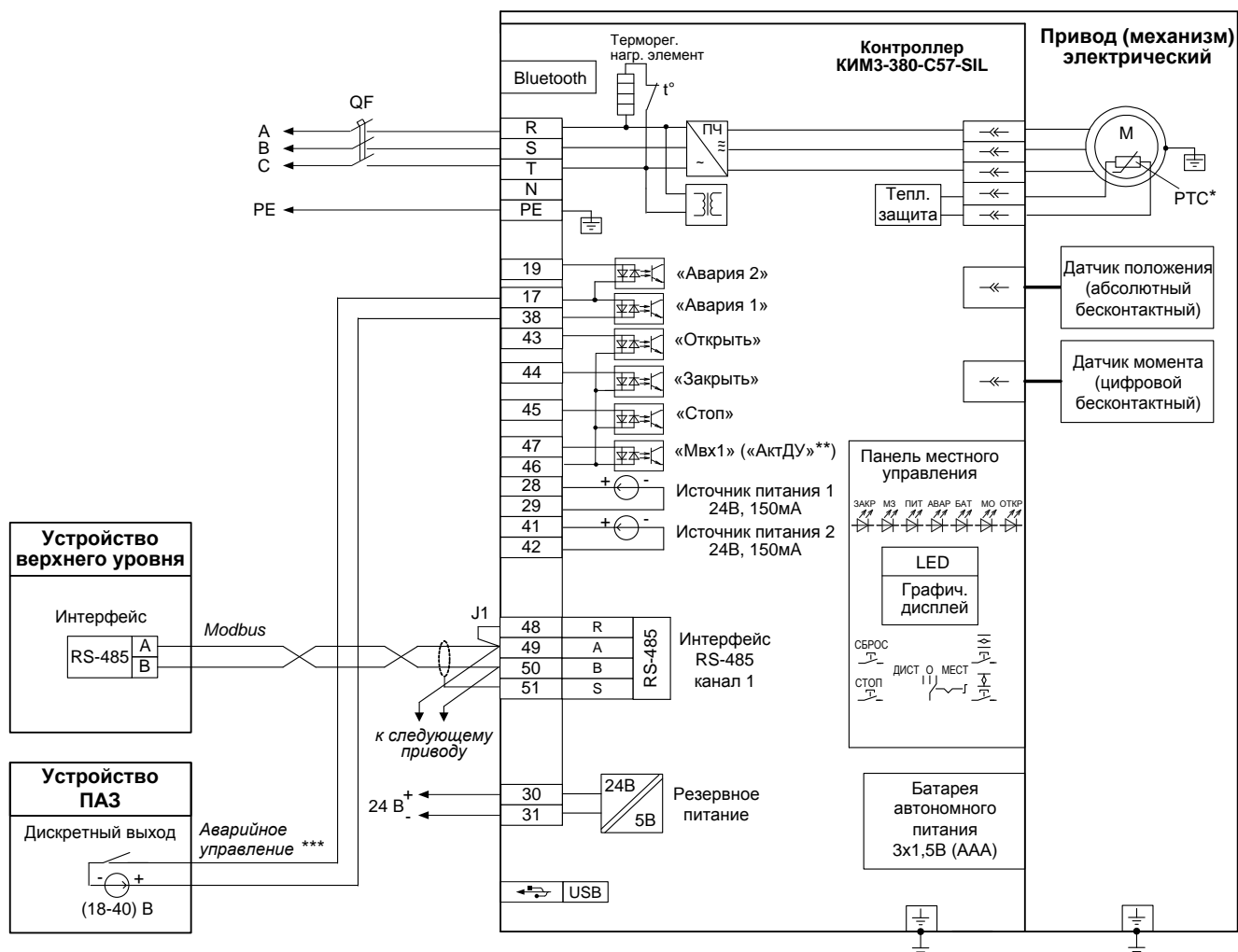
\* При наличии датчика температуры.

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

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

\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

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

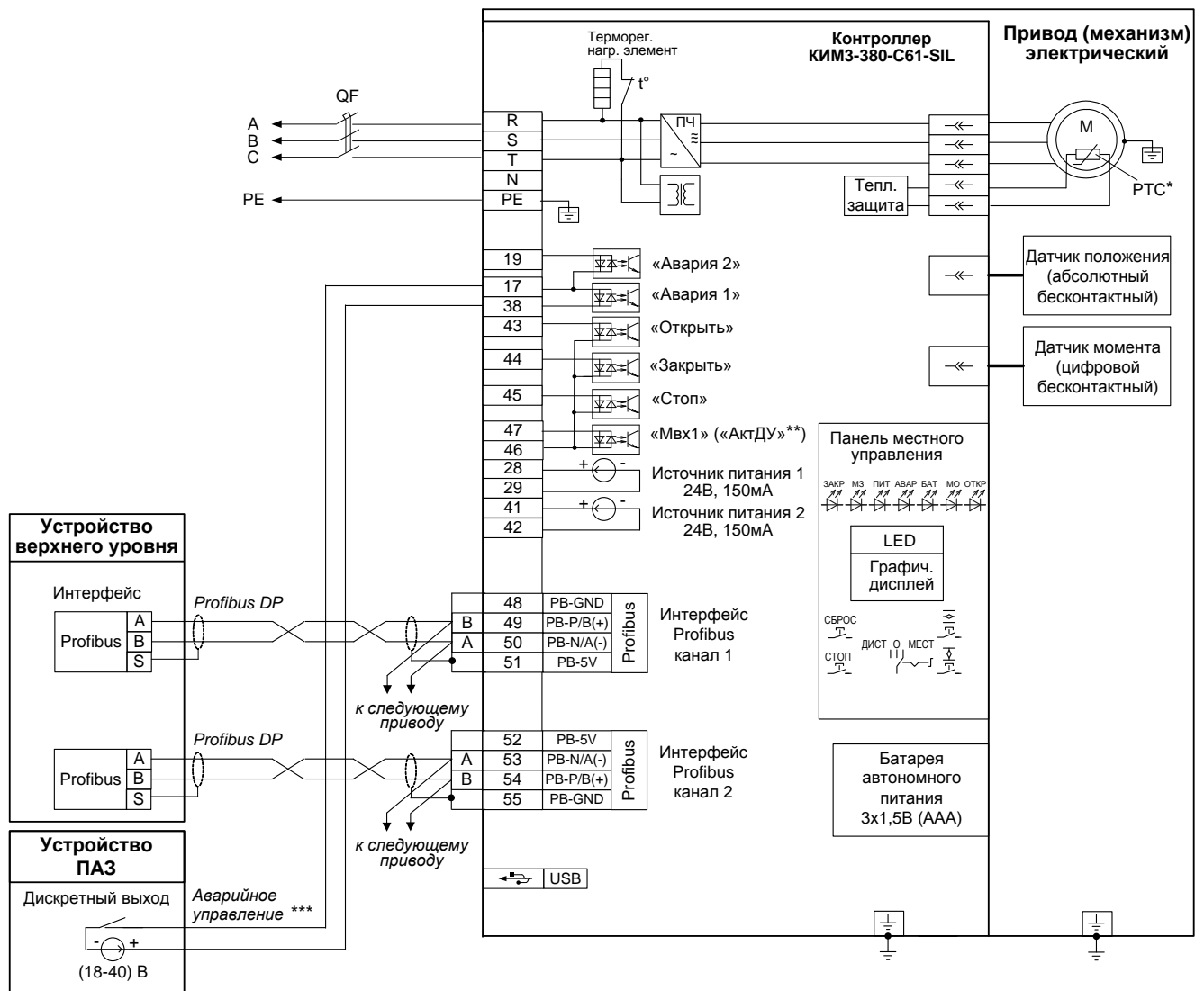


Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

\* При наличии датчика температуры.

\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

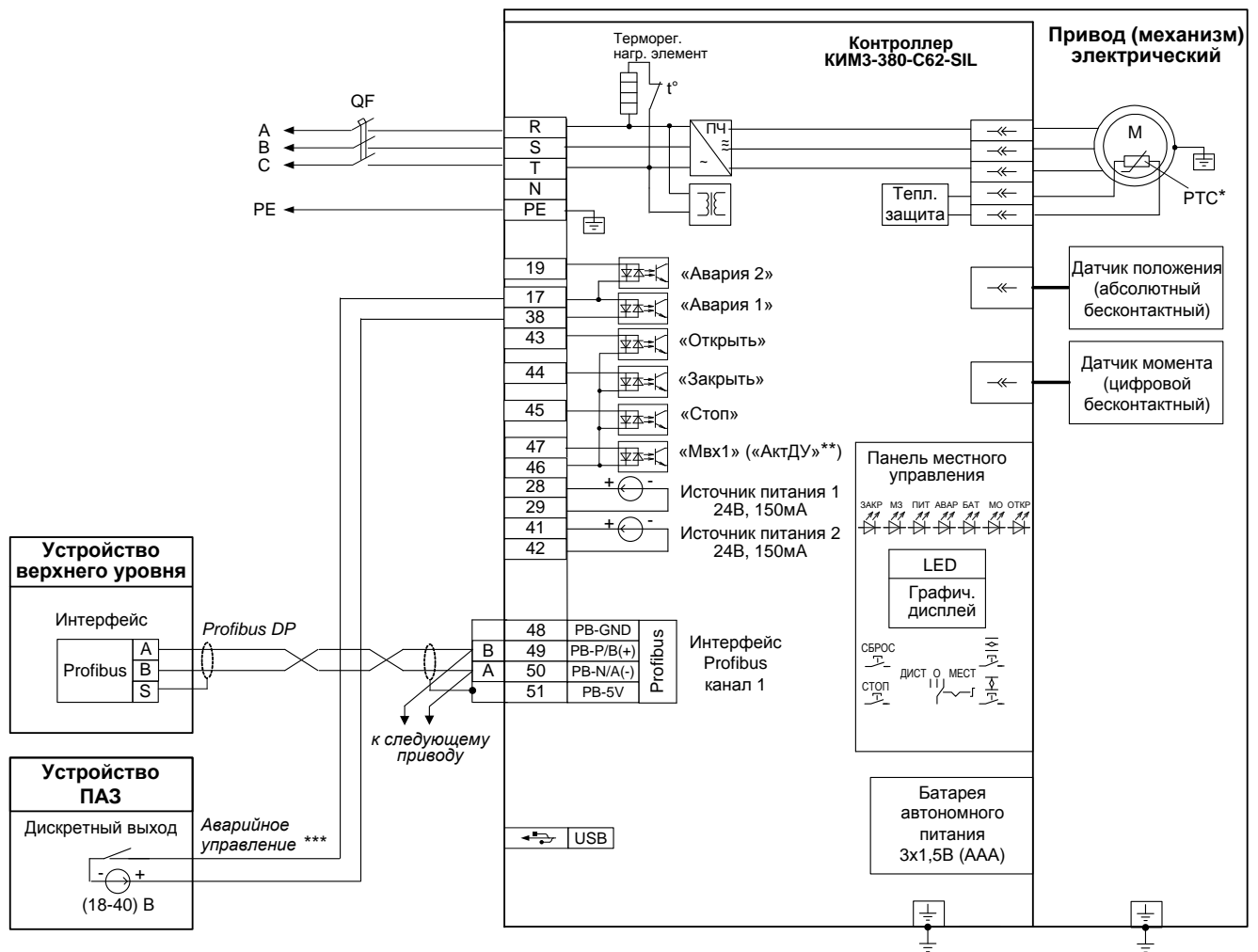
\*\*\* В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.



\* При наличии датчика температуры.

\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

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

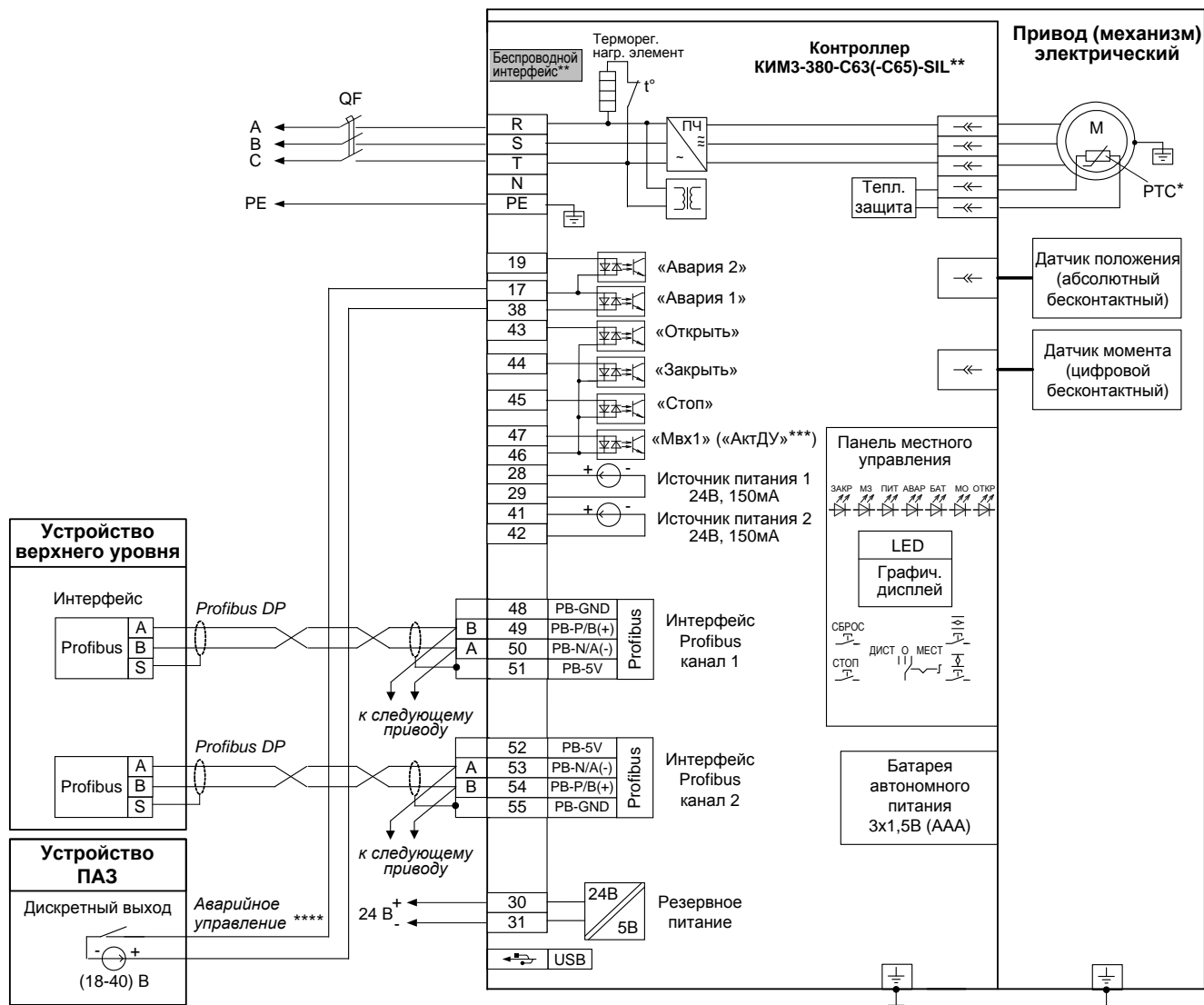


\* При наличии датчика температуры.

\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

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





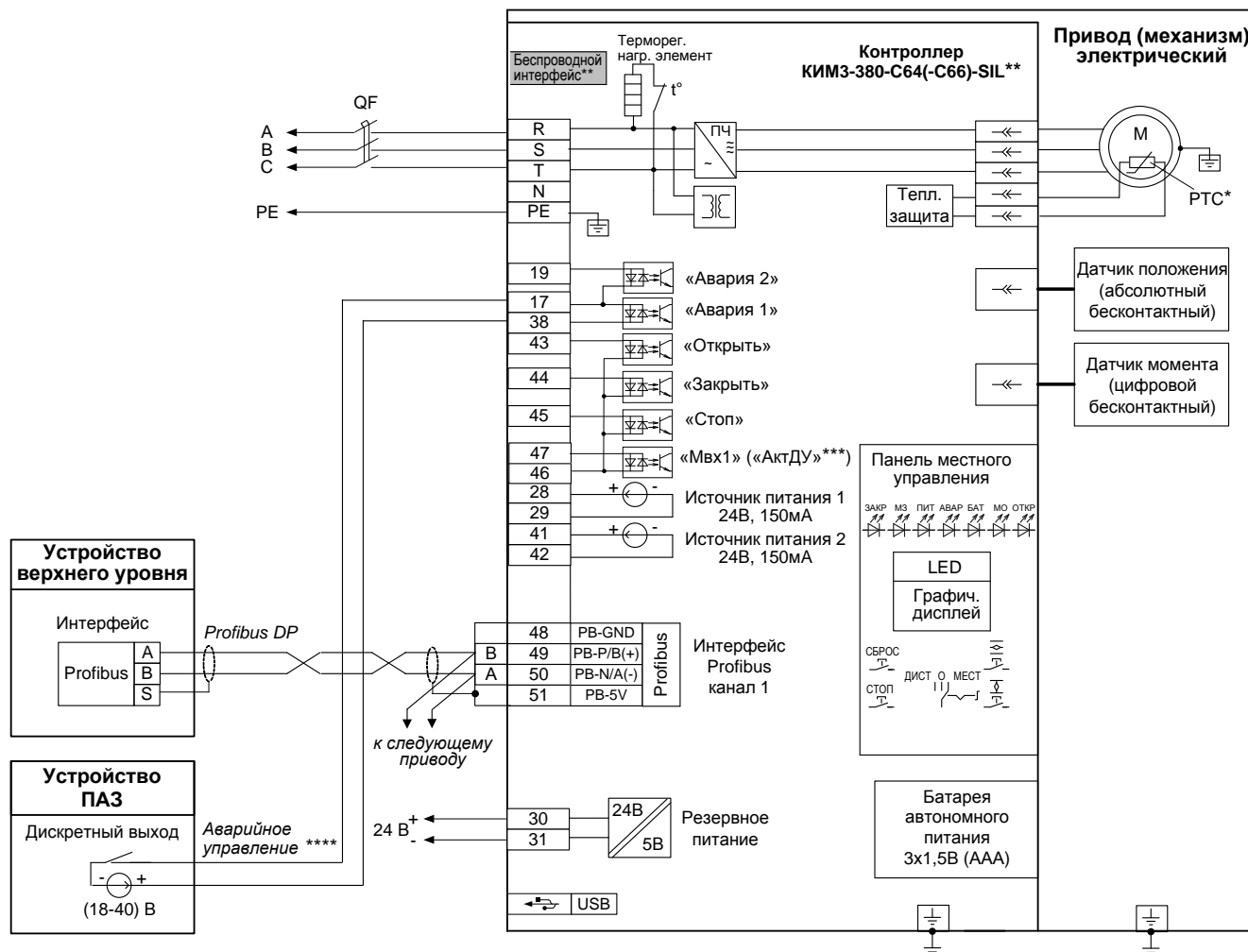
\* При наличии датчика температуры.

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

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

\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

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



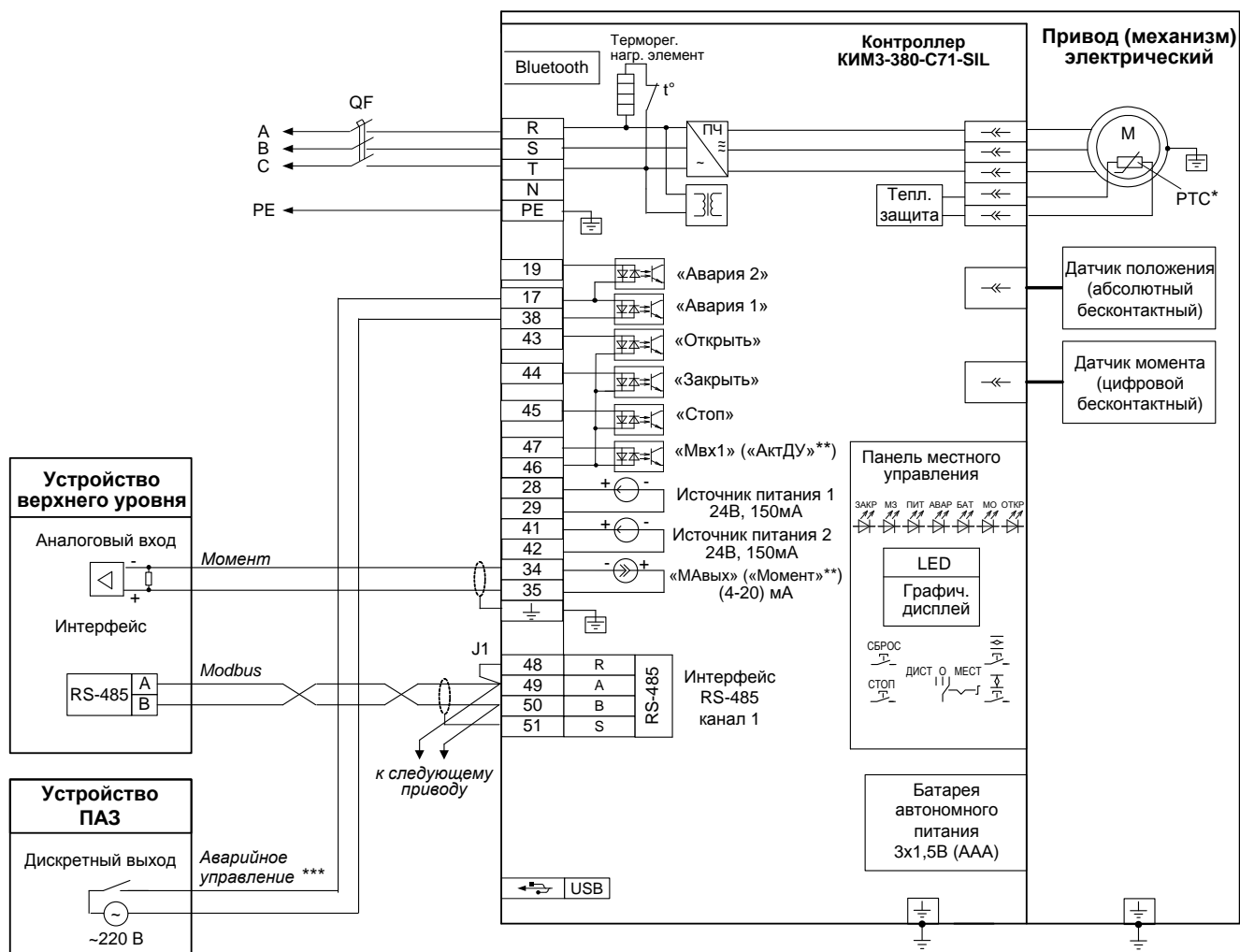
\* При наличии датчика температуры.

\*\* При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-Е3С64-08/09/10/11/12/15-3F-SIL.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е3С66-08/09/10/11/12/15-3F-SIL.

\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

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

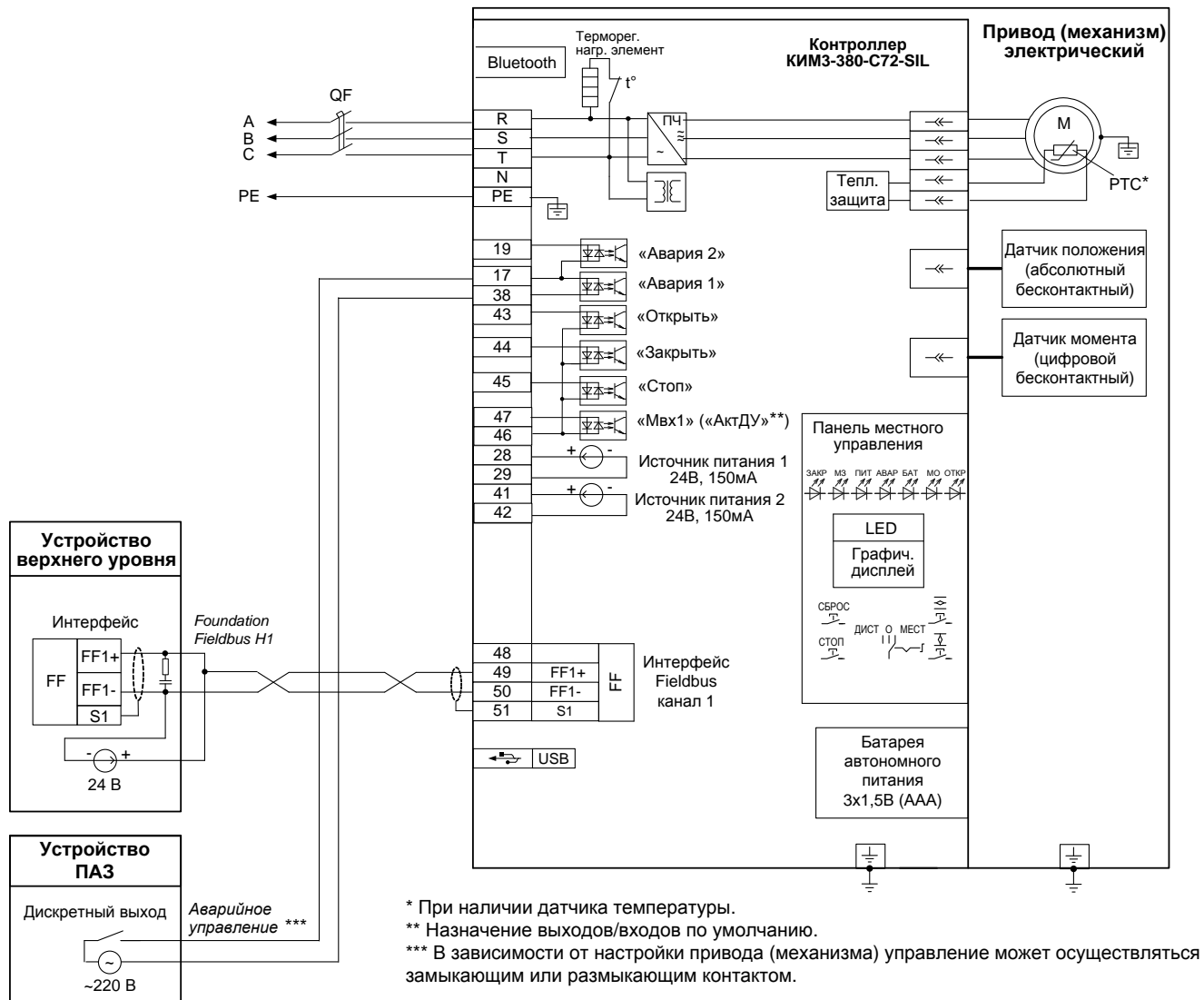


Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

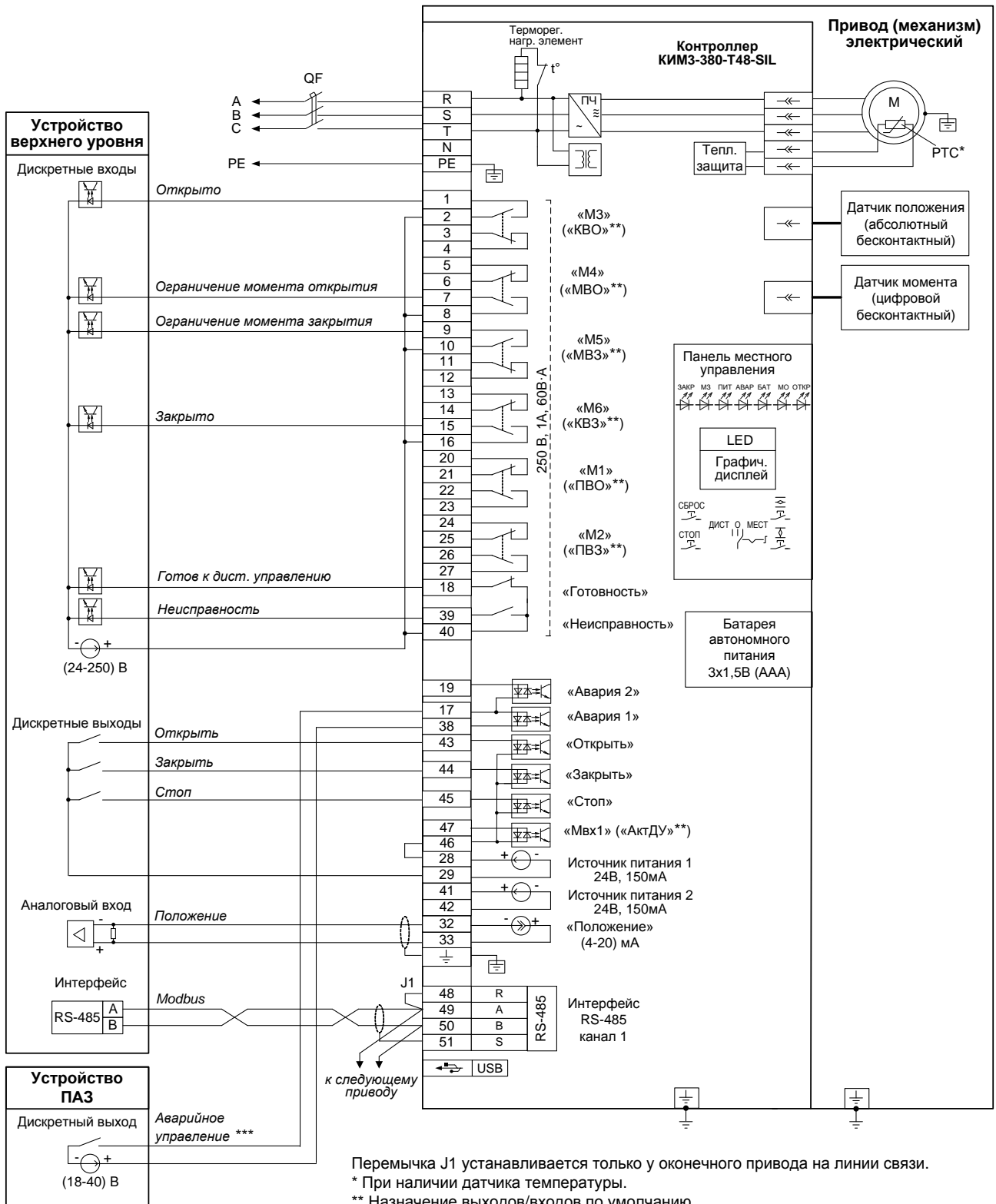
\* При наличии датчика температуры.

\*\* 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.

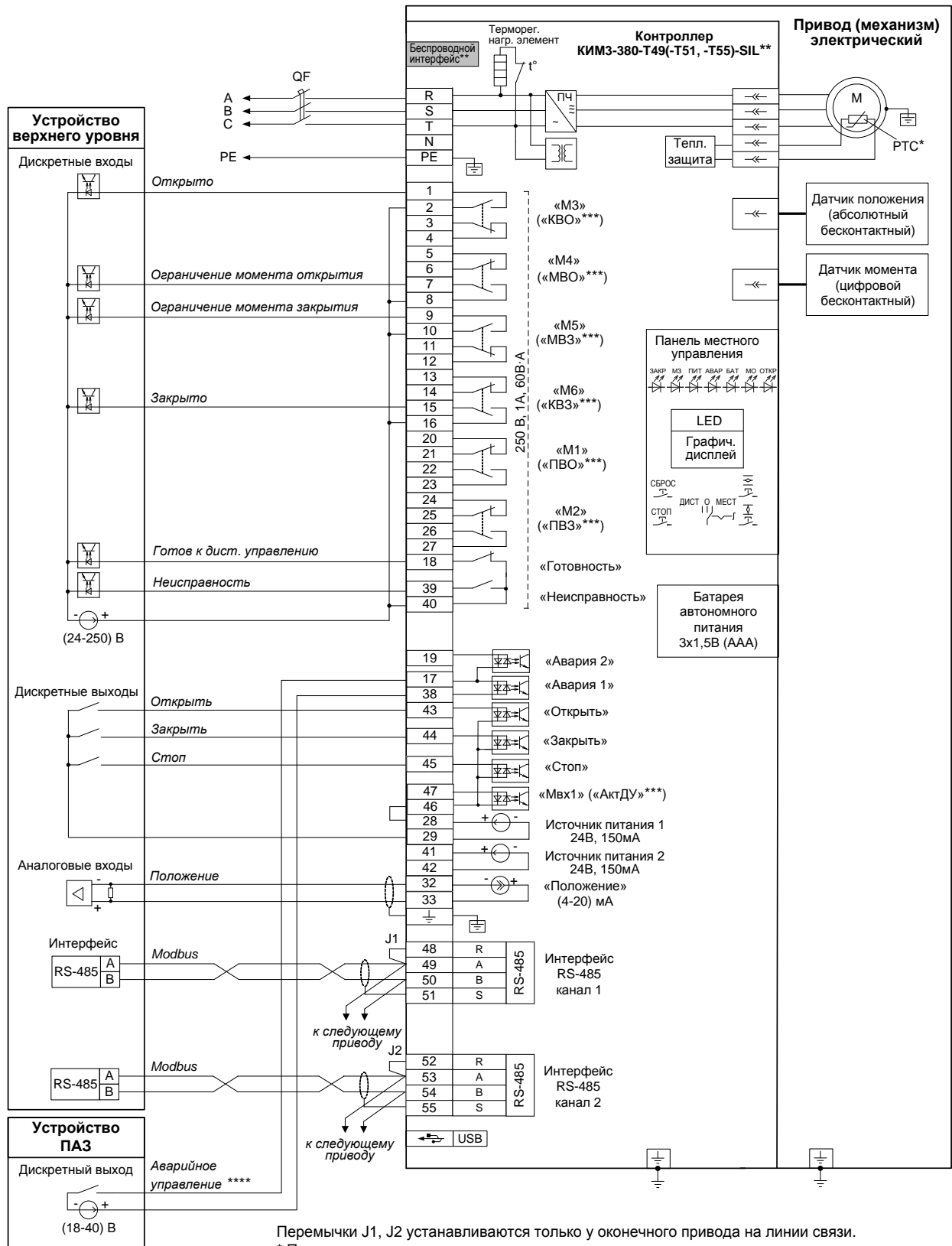
\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\* 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-SIL.

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

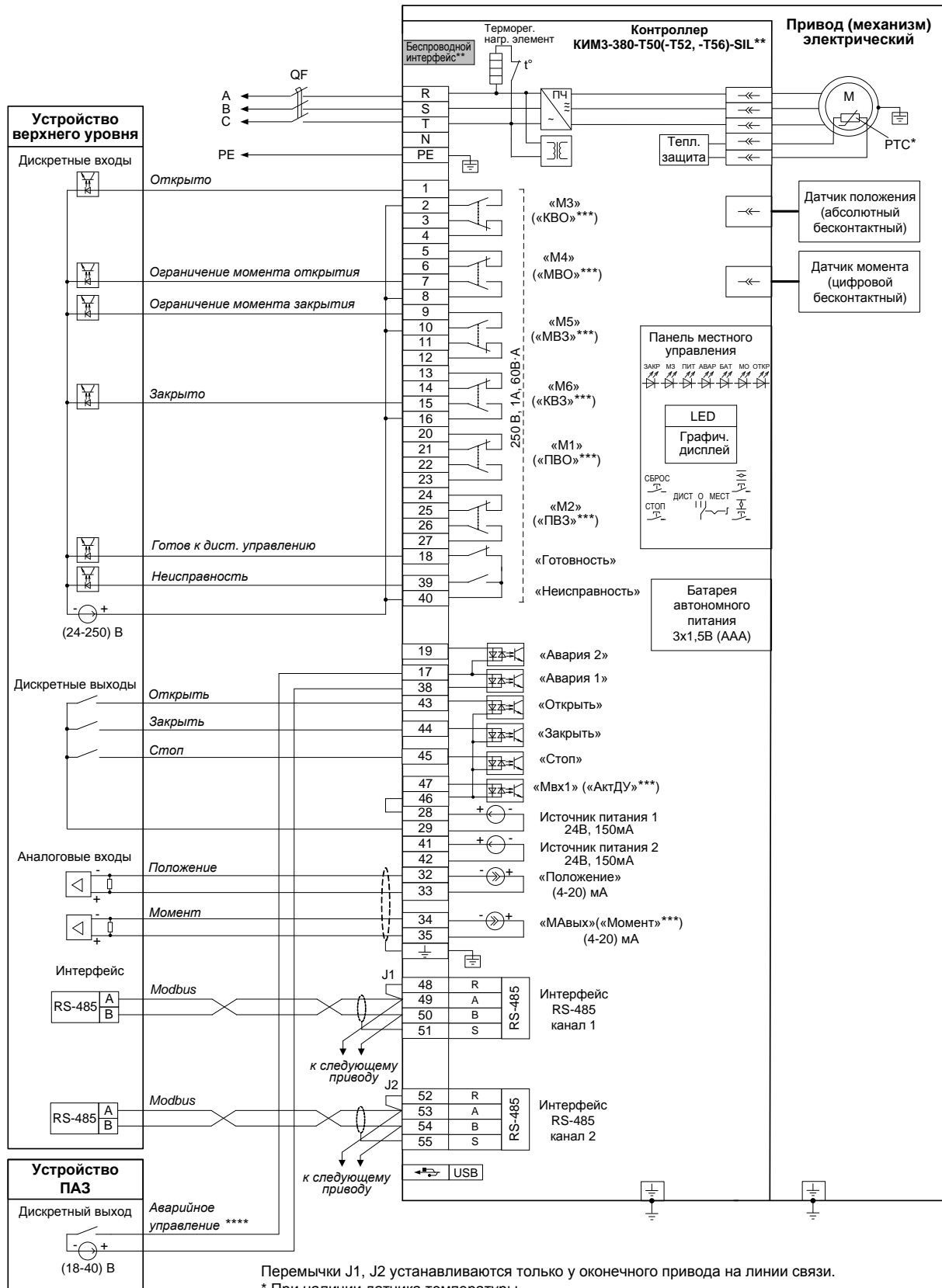
\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\*\* 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-Е3Т52-08/09/10/11/12/15-3F-SIL.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е3Т56-08/09/10/11/12/15-3F-SIL.

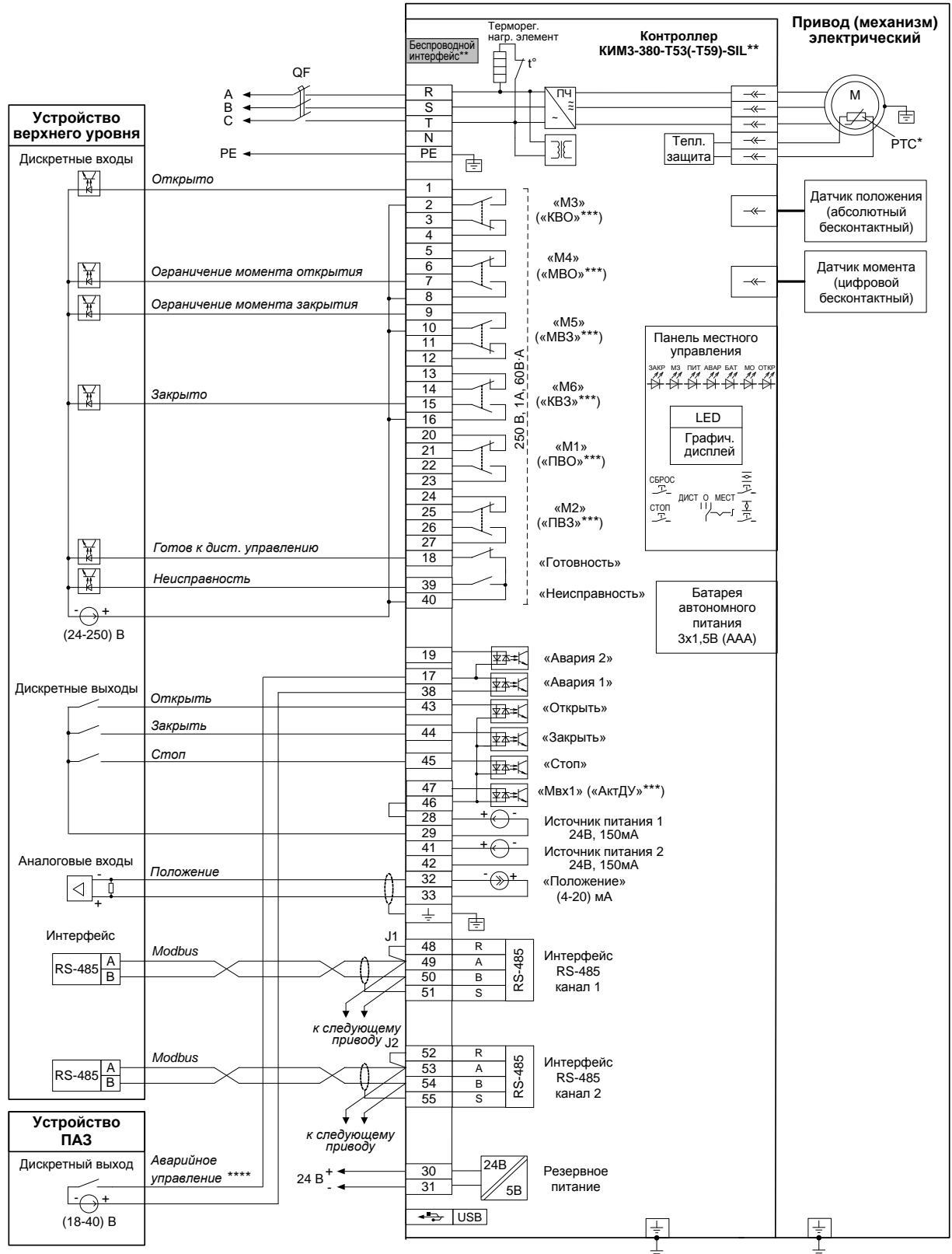
\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\*\* 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-Е3Т53-08/09/10/11/12/15-3F-SIL.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е3Т59-08/09/10/11/12/15-3F-SIL.

\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

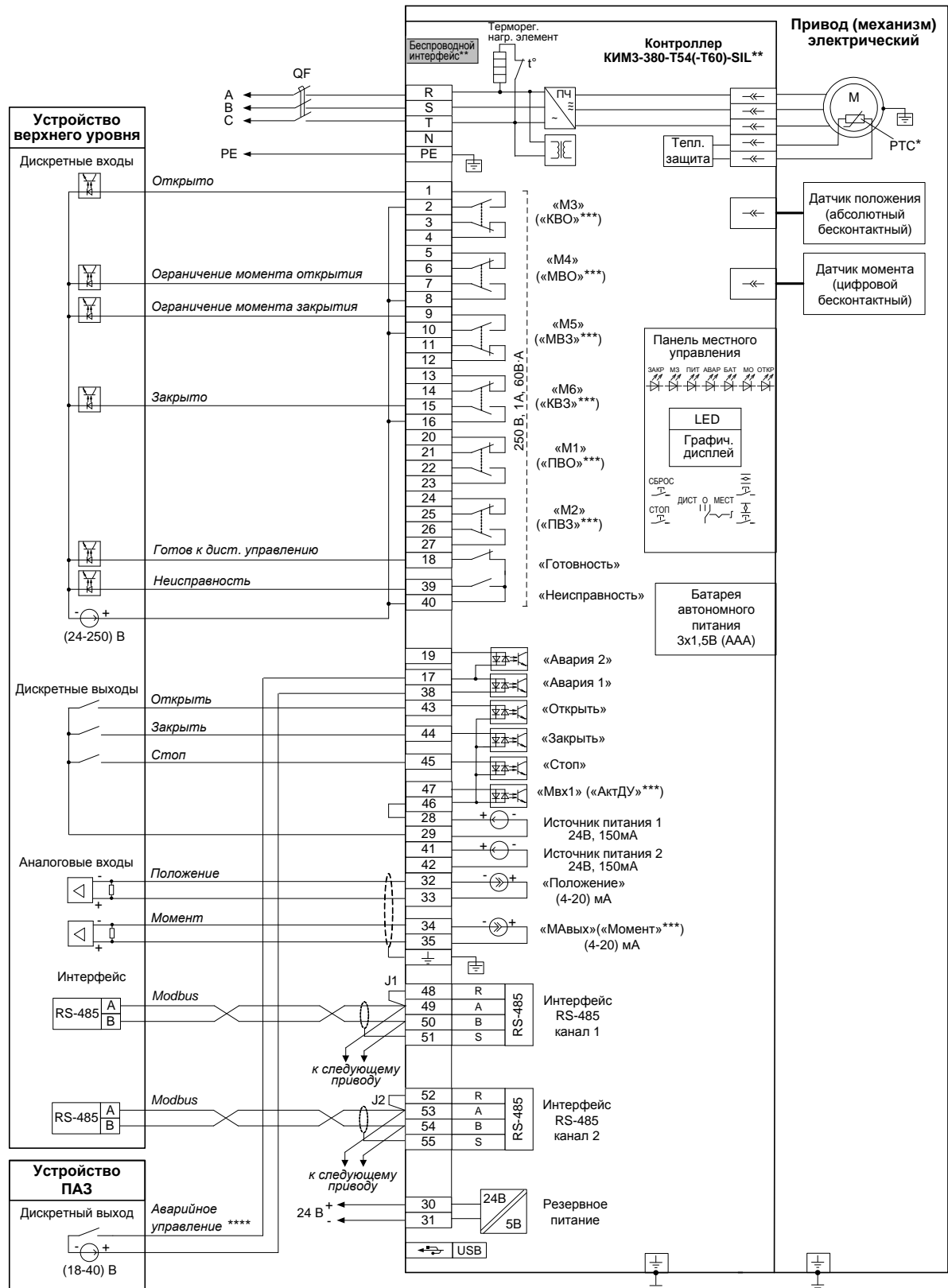
\*\*\*\* В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

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-ЕЗТ54-08/09/10/11/12/15-3F-SIL.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-ЕЗТ60-08/09/10/11/12/15-3F-SIL.

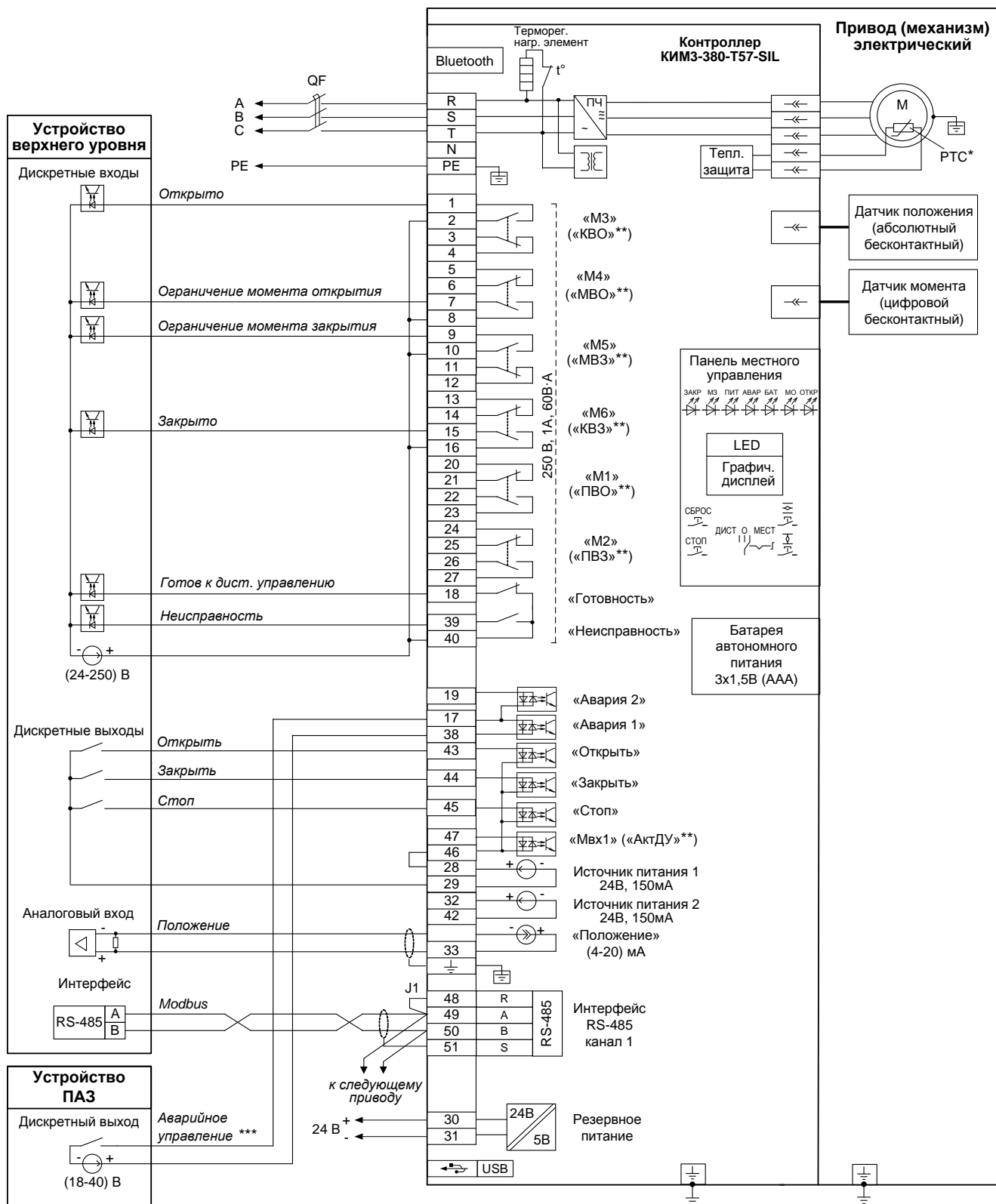
\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

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

**Примечание**

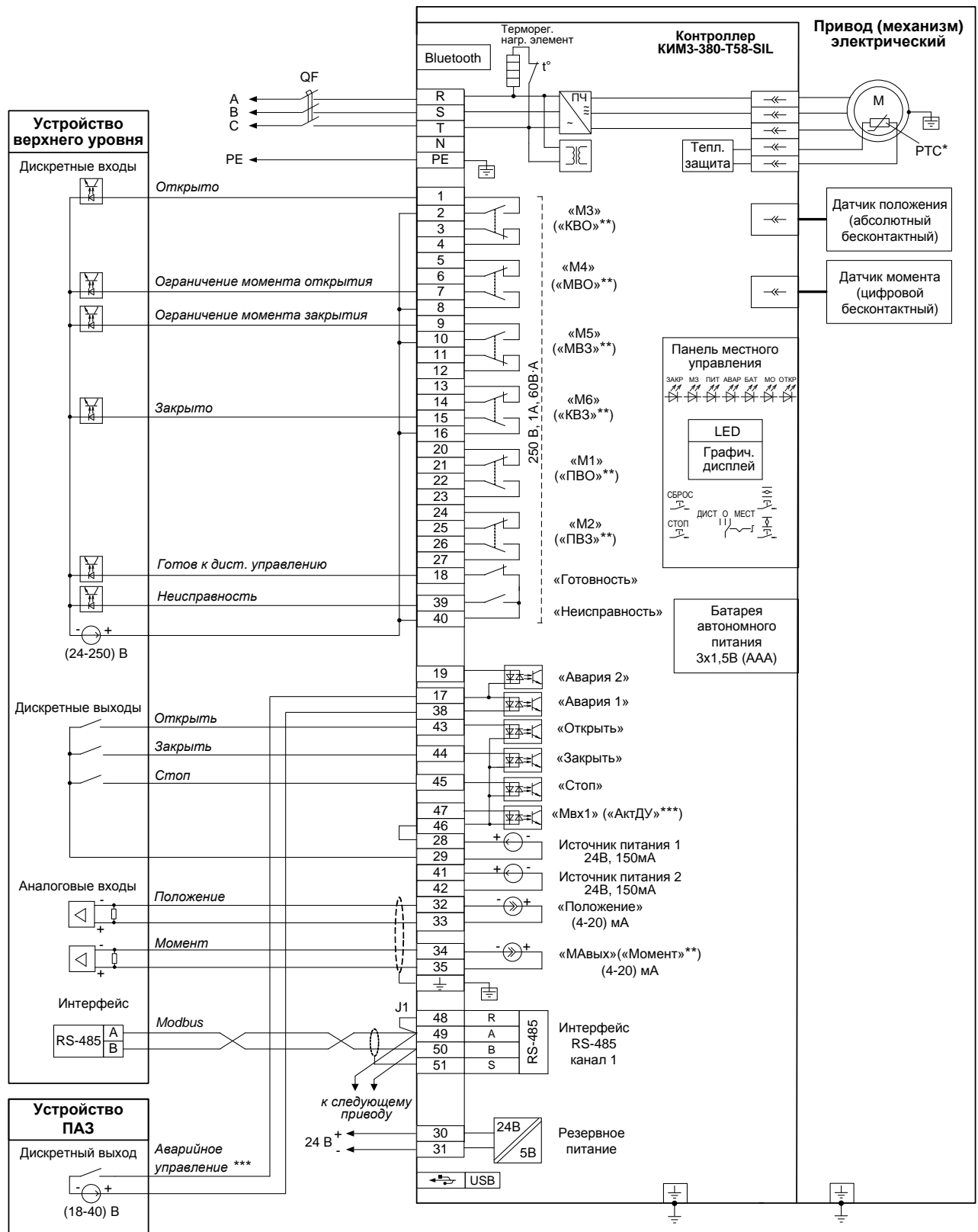
Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- 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.



Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

\* При наличии датчика температуры.

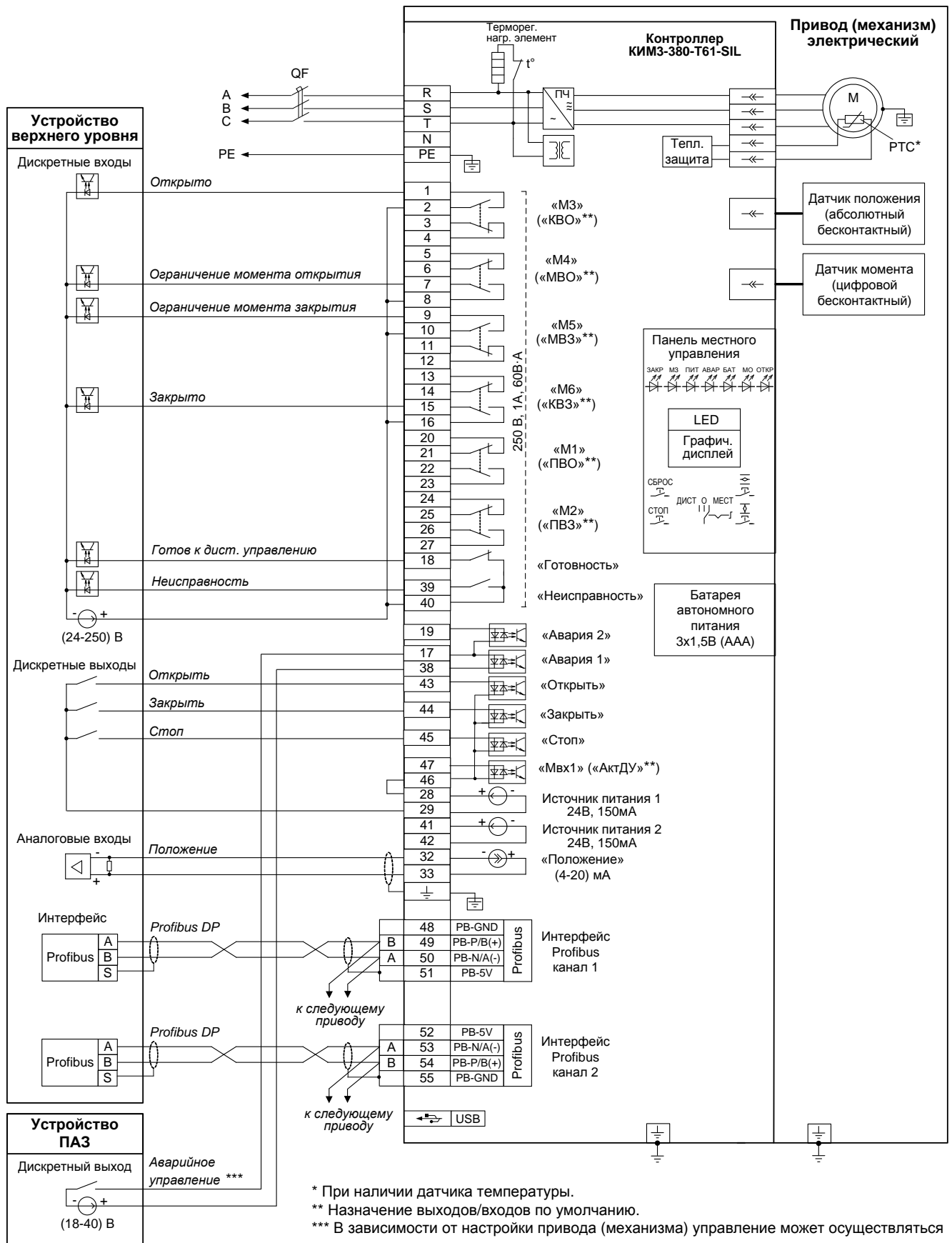
\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\* 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.

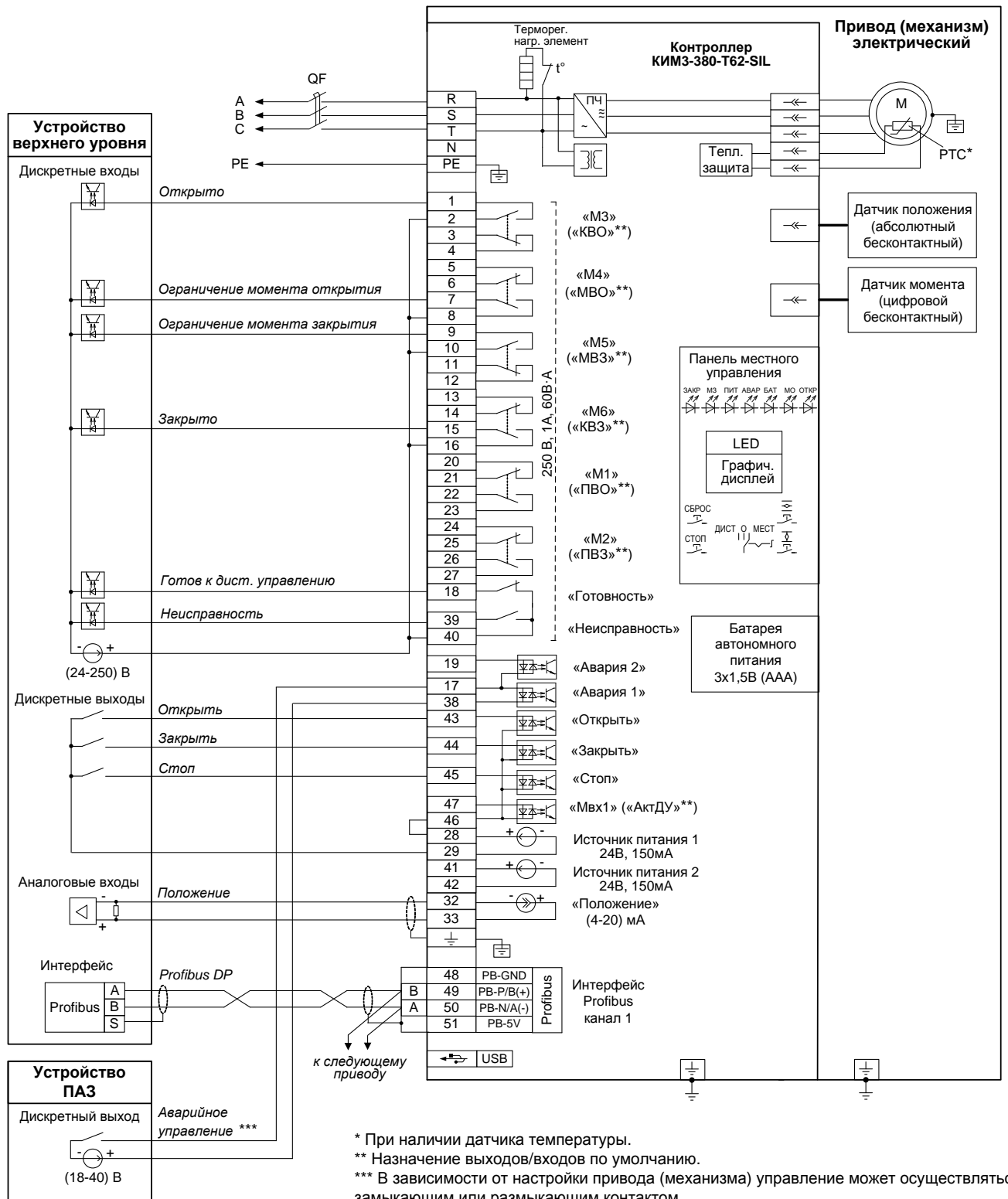
\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\* 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.

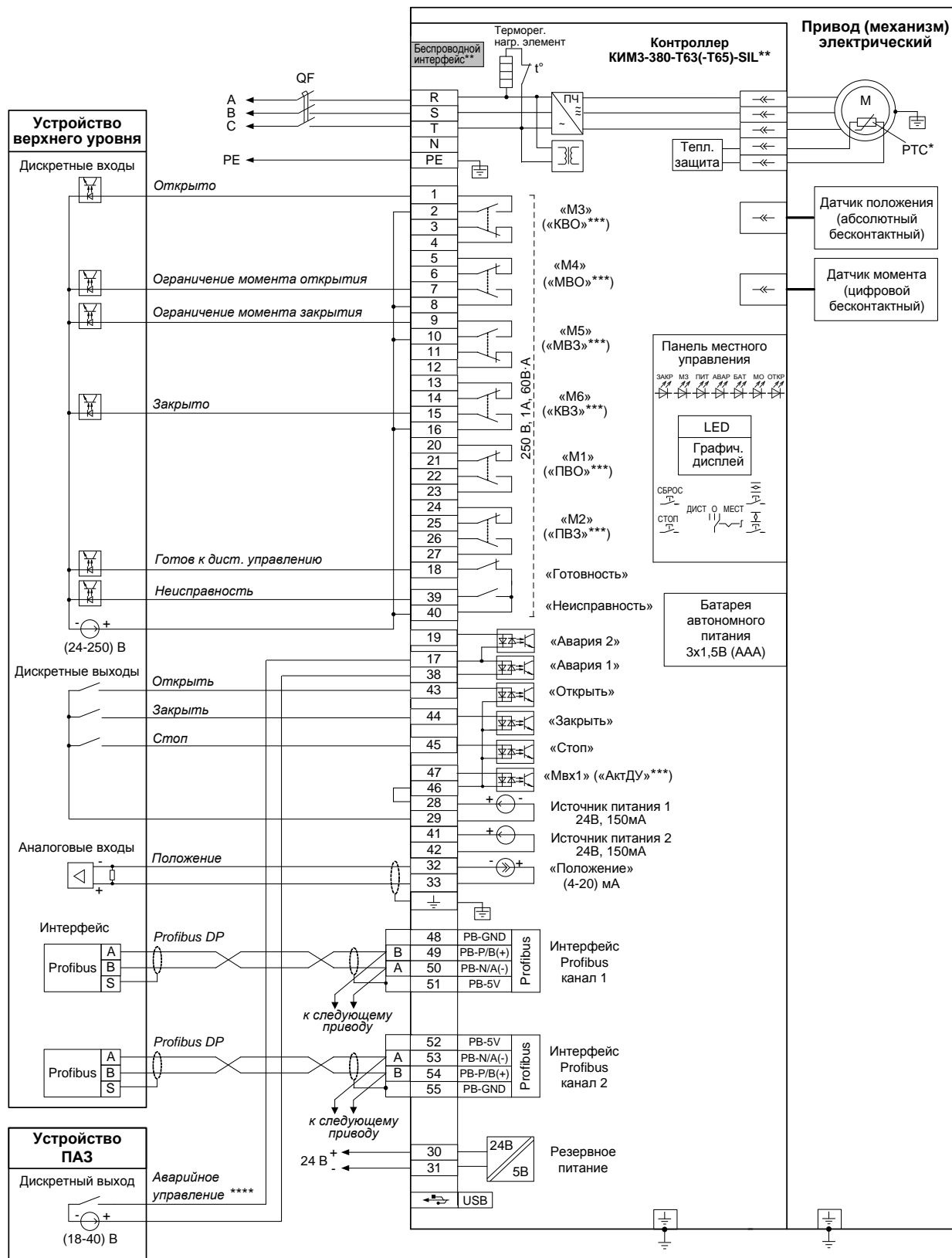
\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

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

**Примечание**

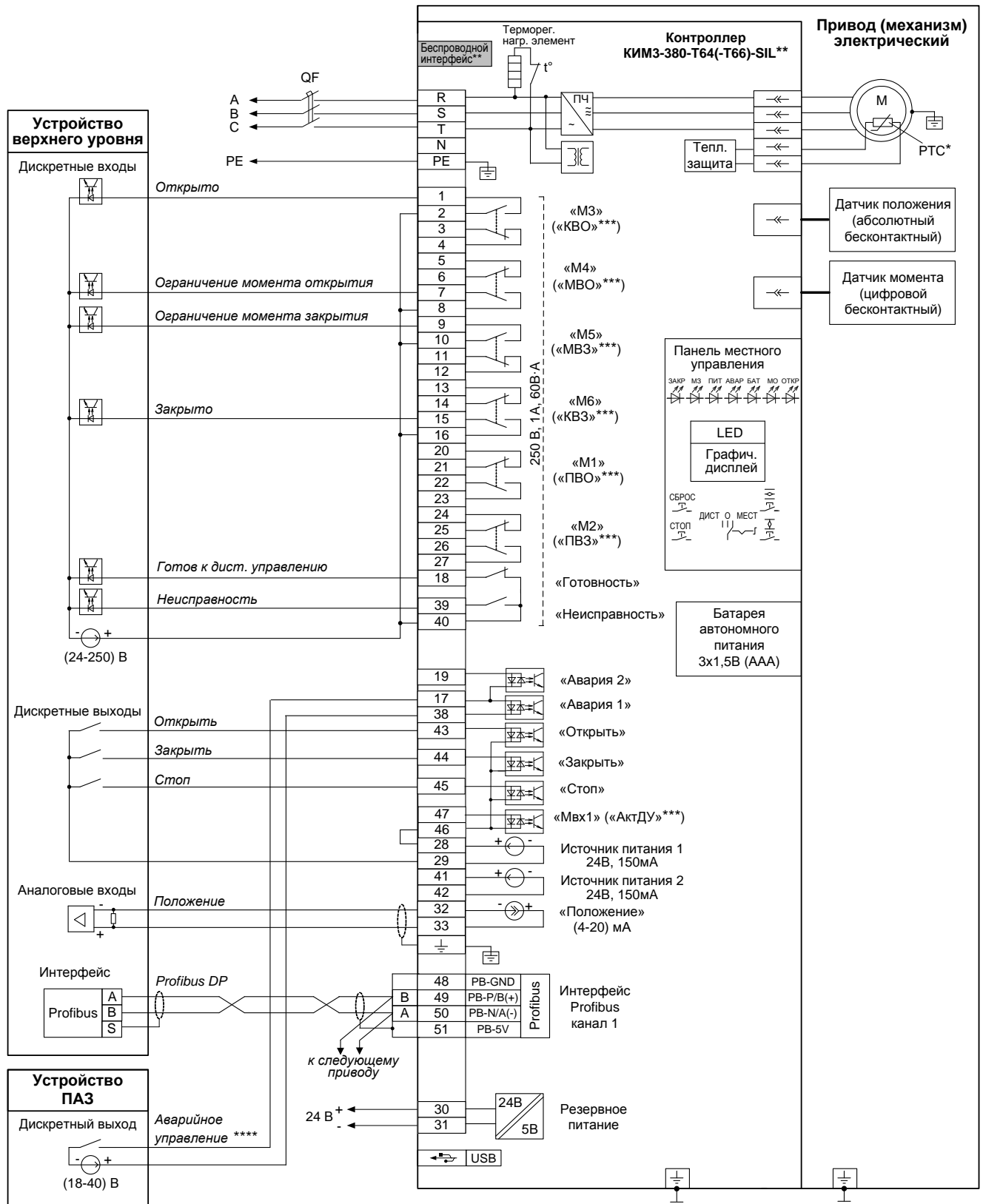
Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- 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.  
 \*\* При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-ЕЗТ63-08/09/10/11/12/15-3F-SIL.  
 При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-ЕЗТ65-08/09/10/11/12/15-3F-SIL.  
 \*\*\* 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-ЕЗТ64-08/09/10/11/12/15-3F-SIL.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-ЕЗТ66-08/09/10/11/12/15-3F-SIL.

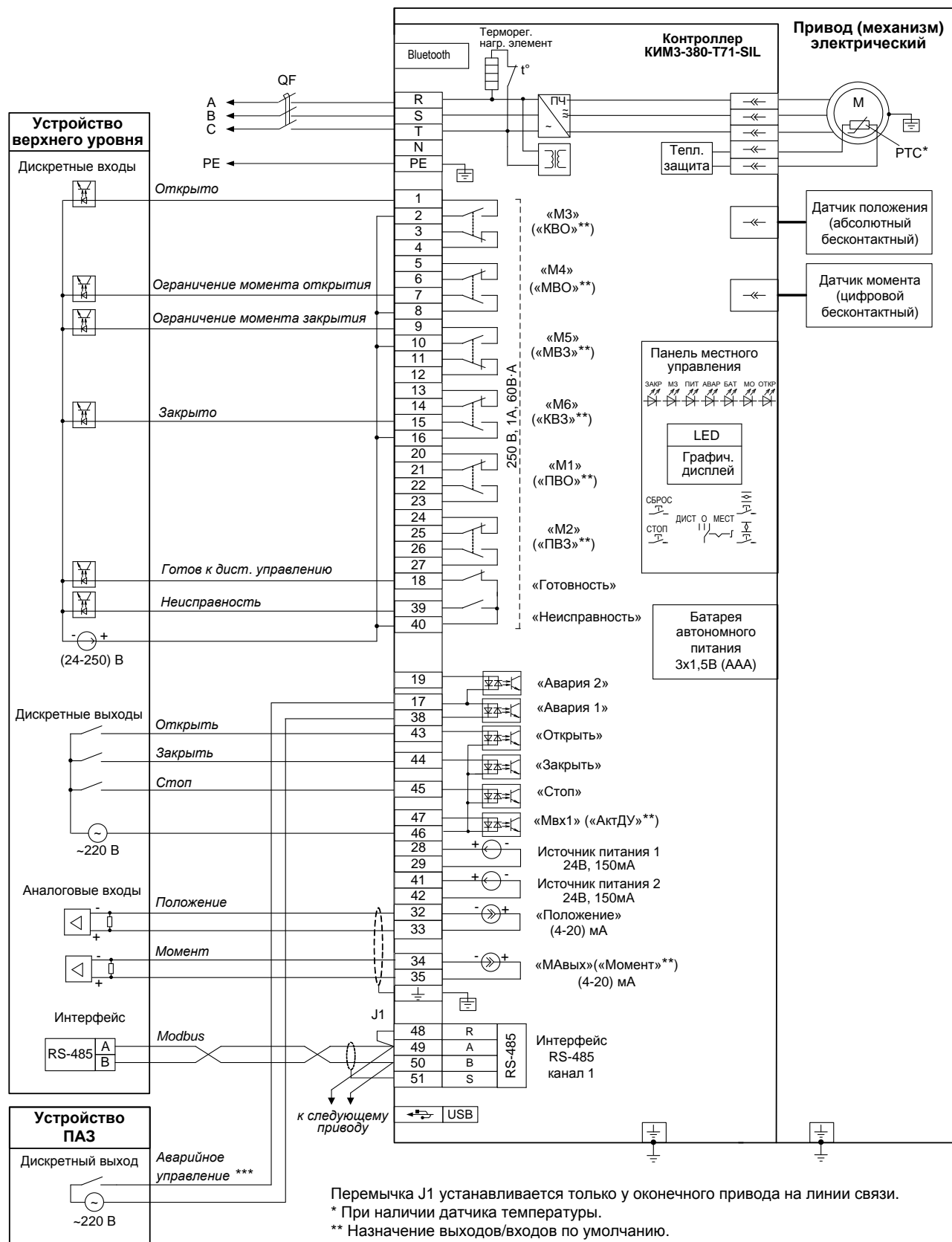
\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\*\* 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.

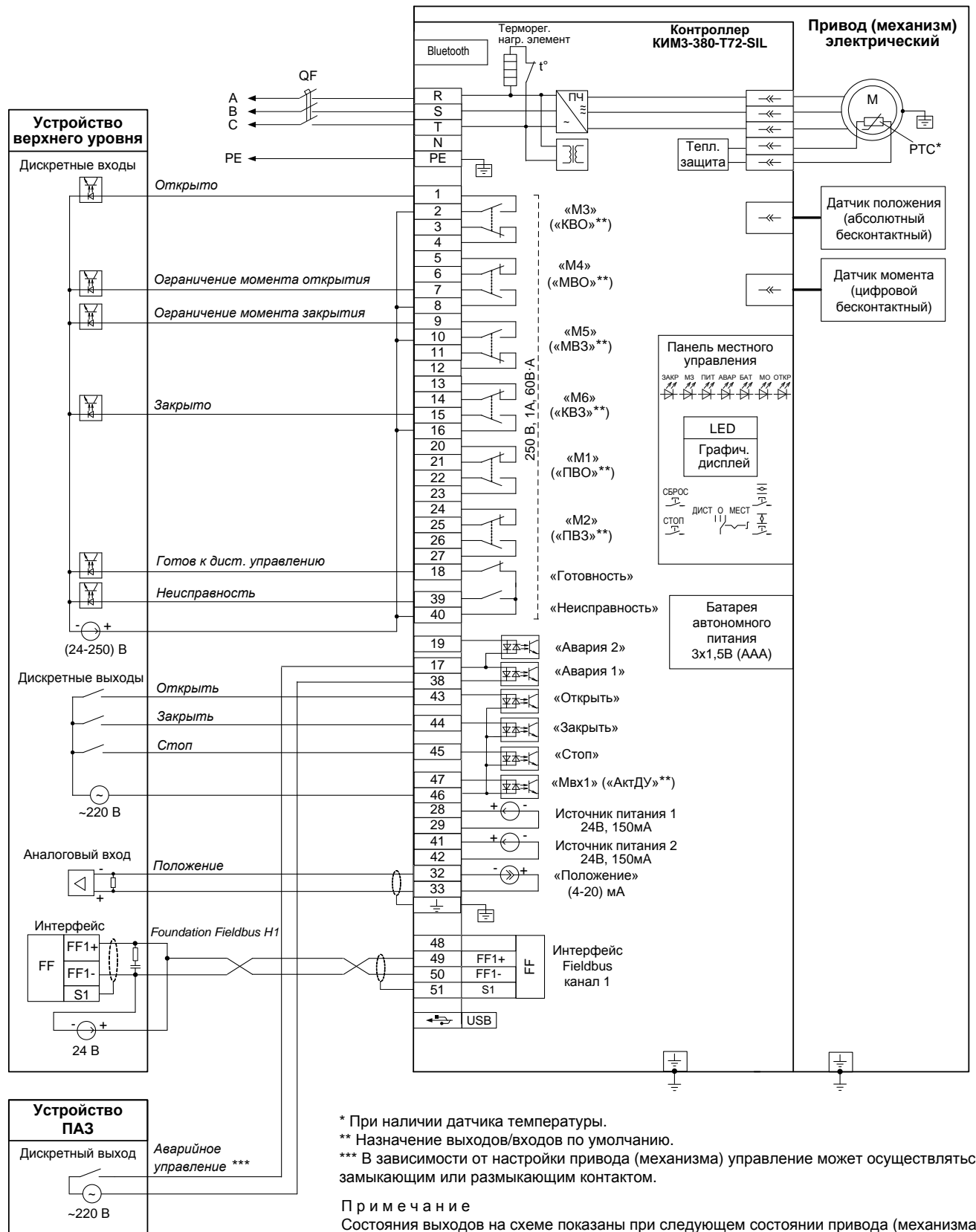
\*\*\* В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

**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.





\* При наличии датчика температуры.

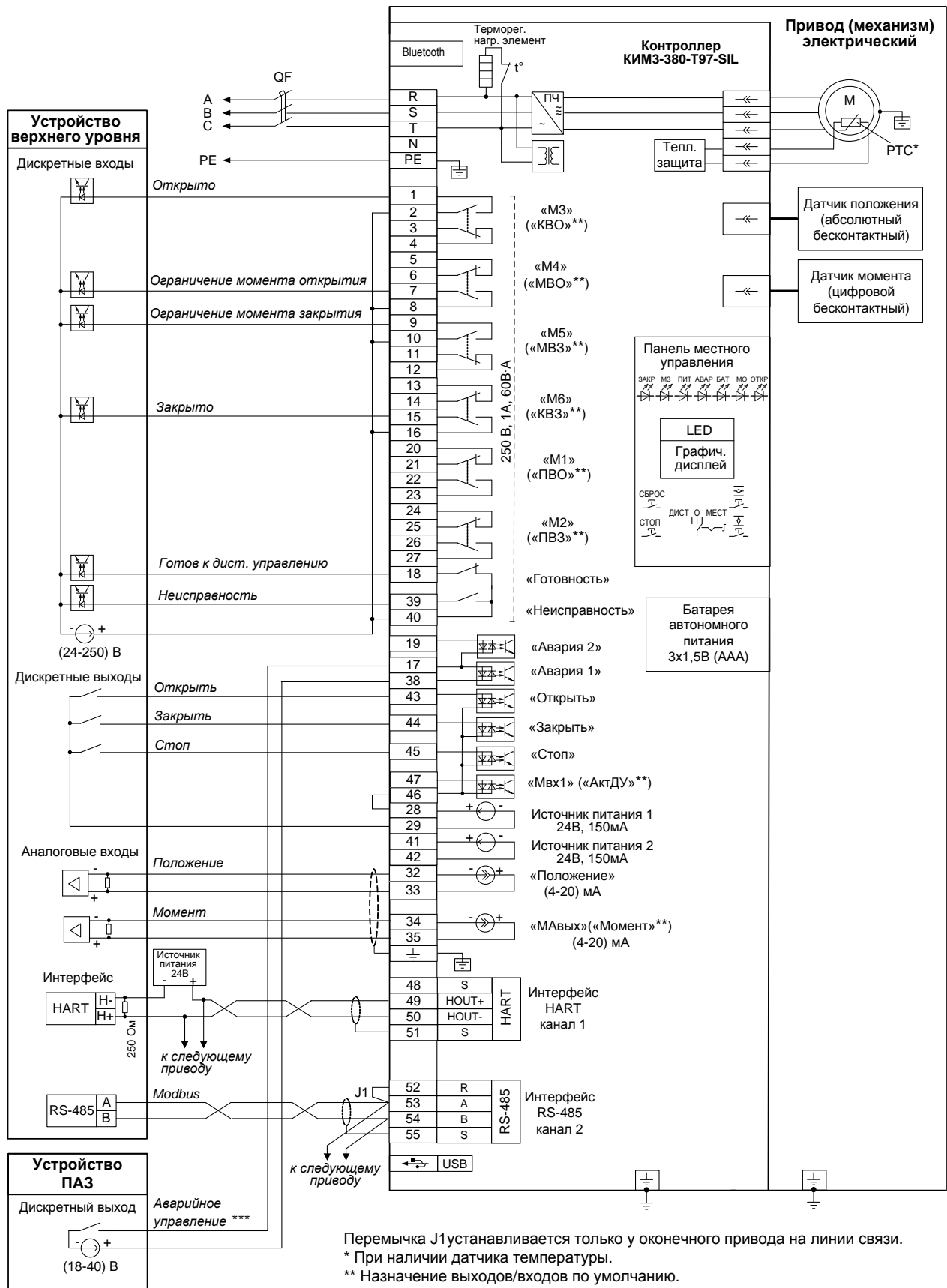
\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\* 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.

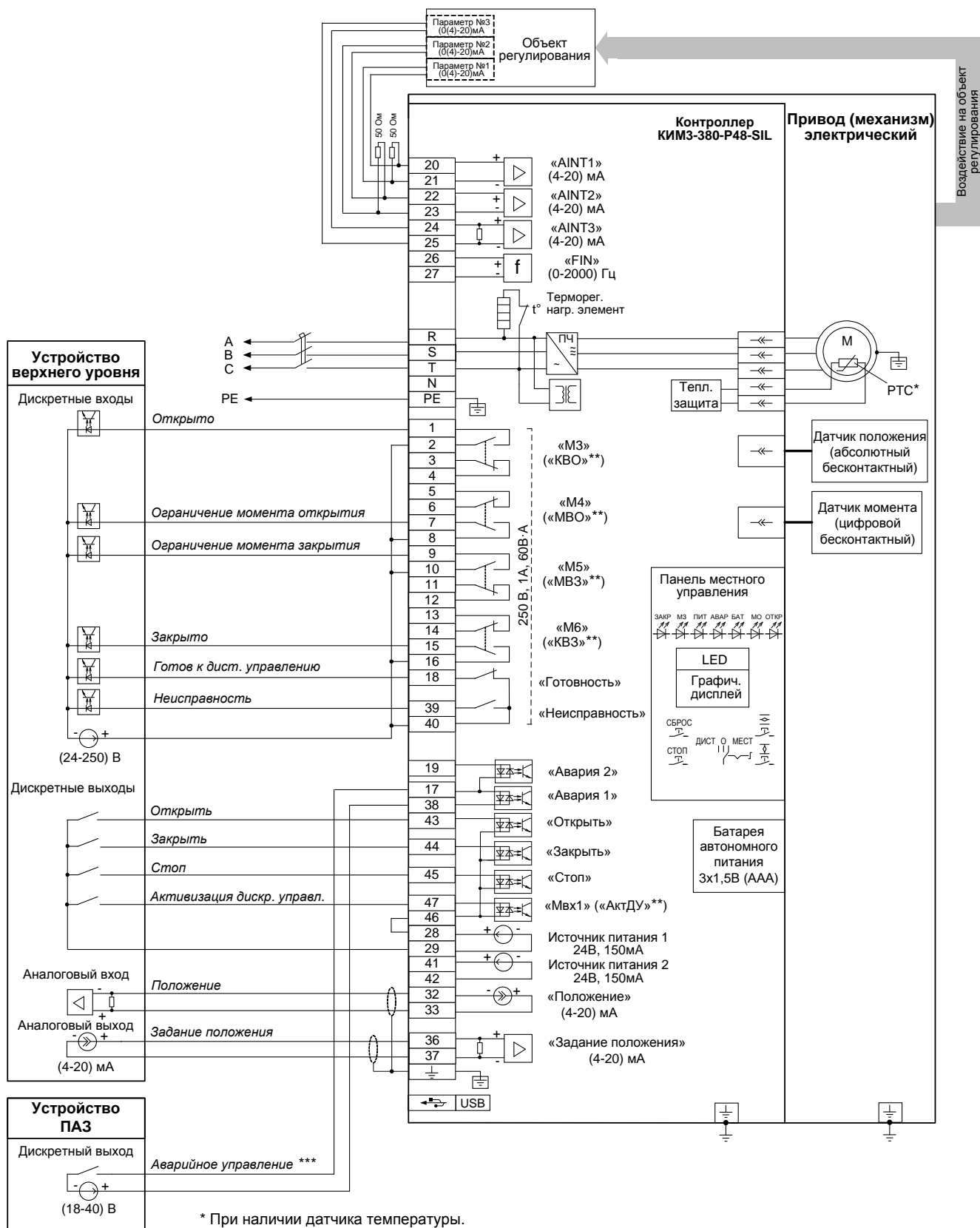
\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\* 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.

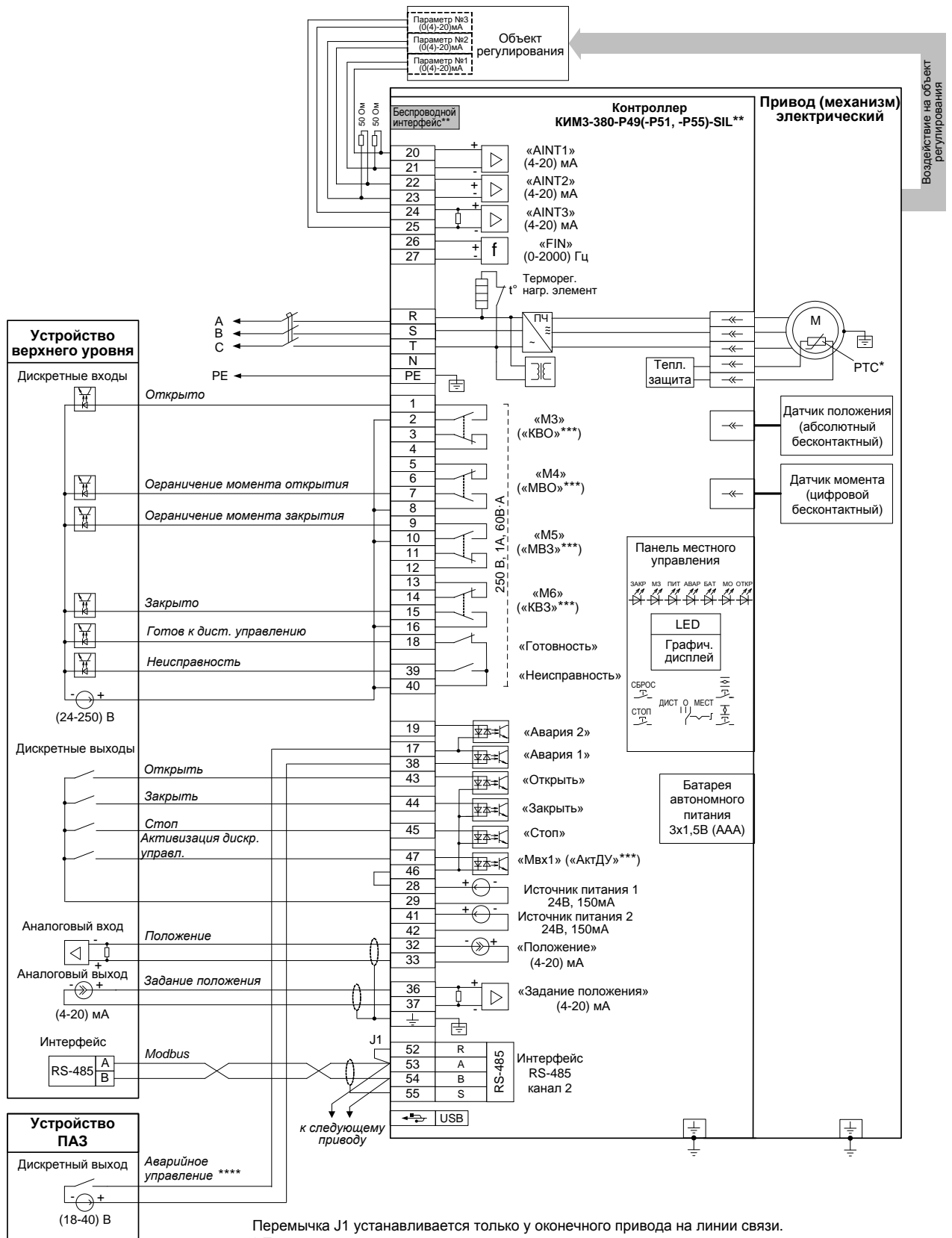
\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

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

**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-SIL.

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

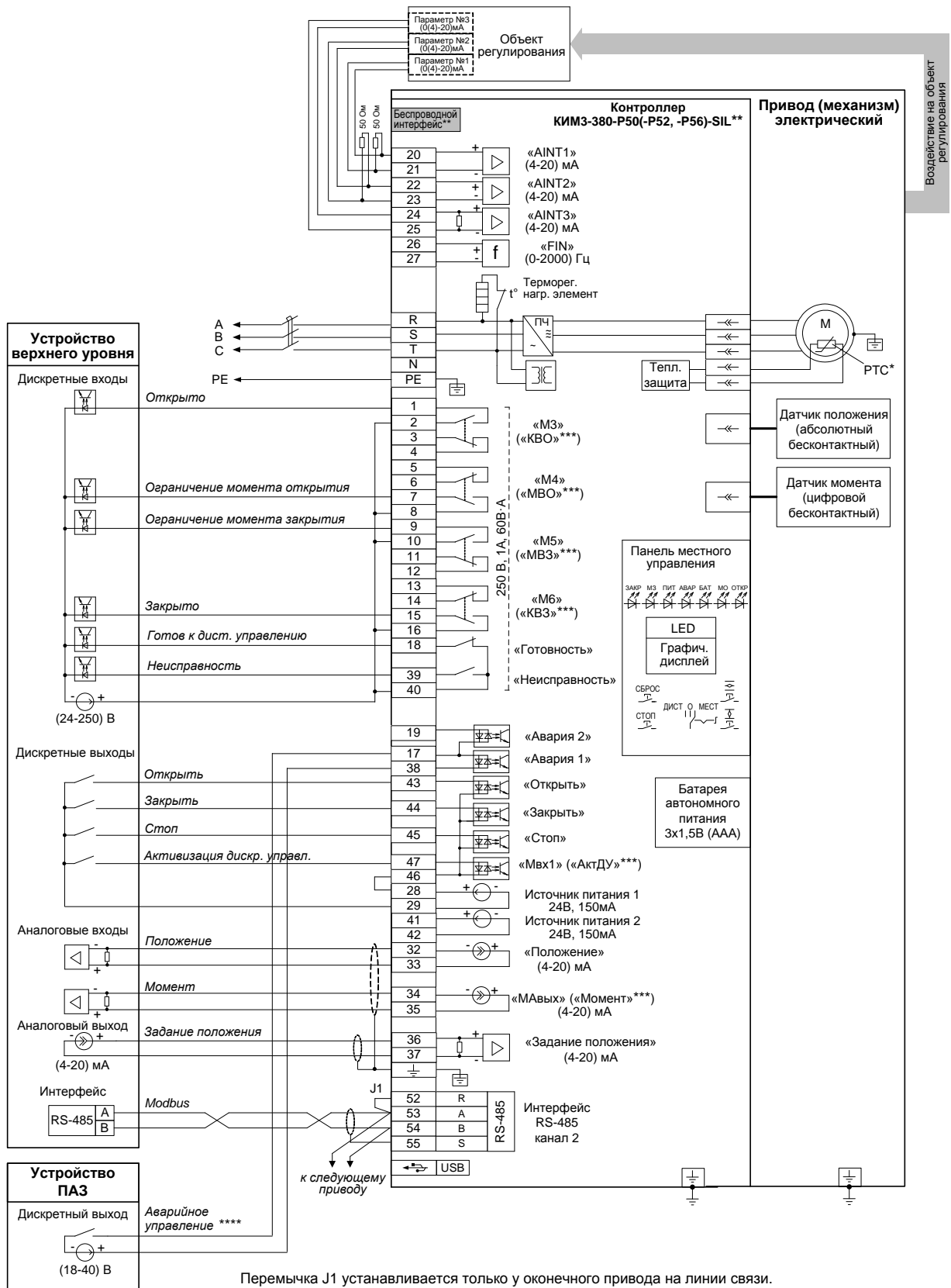
\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\*\* 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-ЕЗР52-08/09/10/11/12/15-3F-SIL.

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

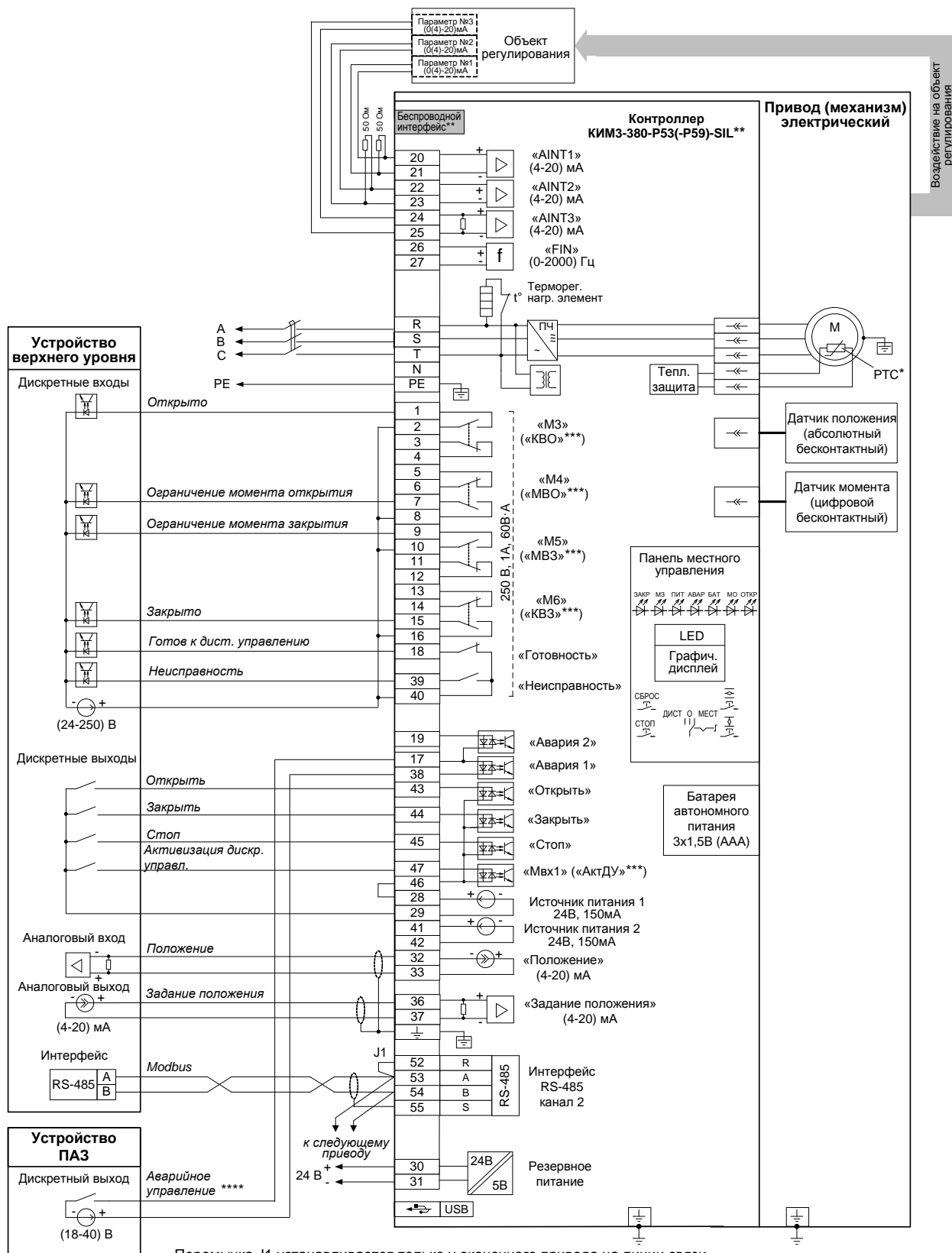
\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\*\* 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-SIL.

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

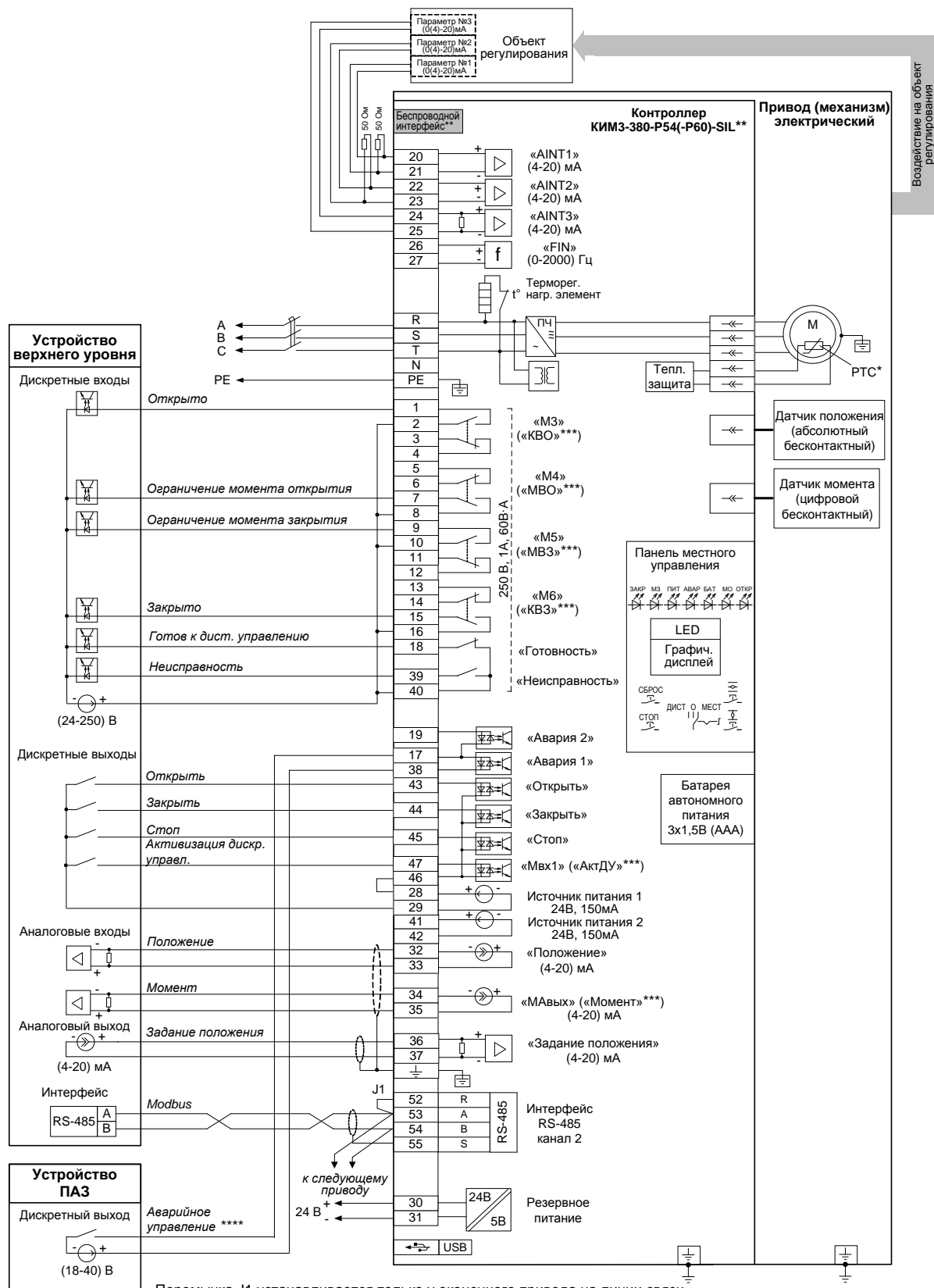
\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\*\* 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-ЭЗР54-08/09/10/11/12/15-3F-SIL.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-ЭЗР60-08/09/10/11/12/15-3F-SIL.

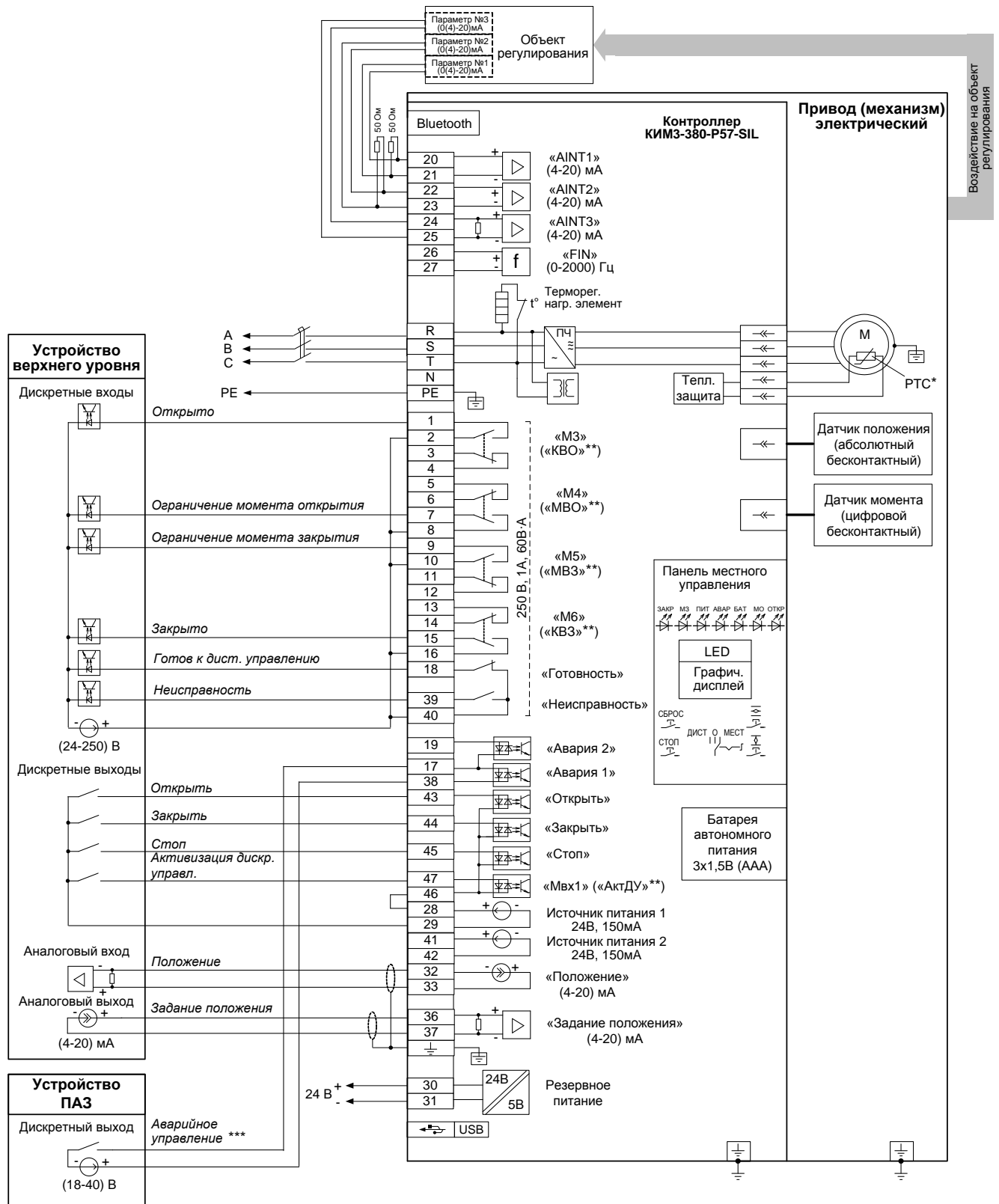
\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\*\* 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.

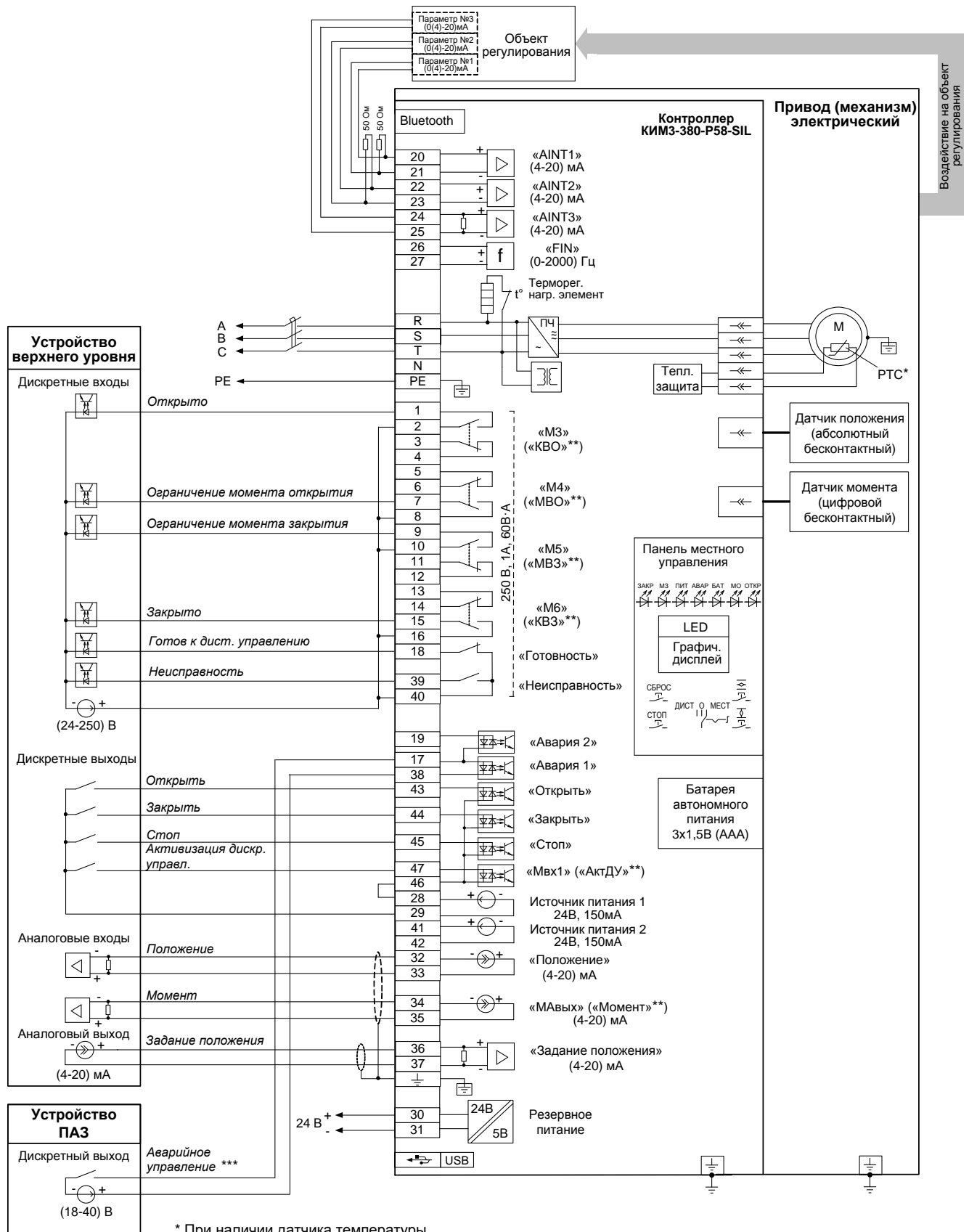
\*\*\* В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

**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.

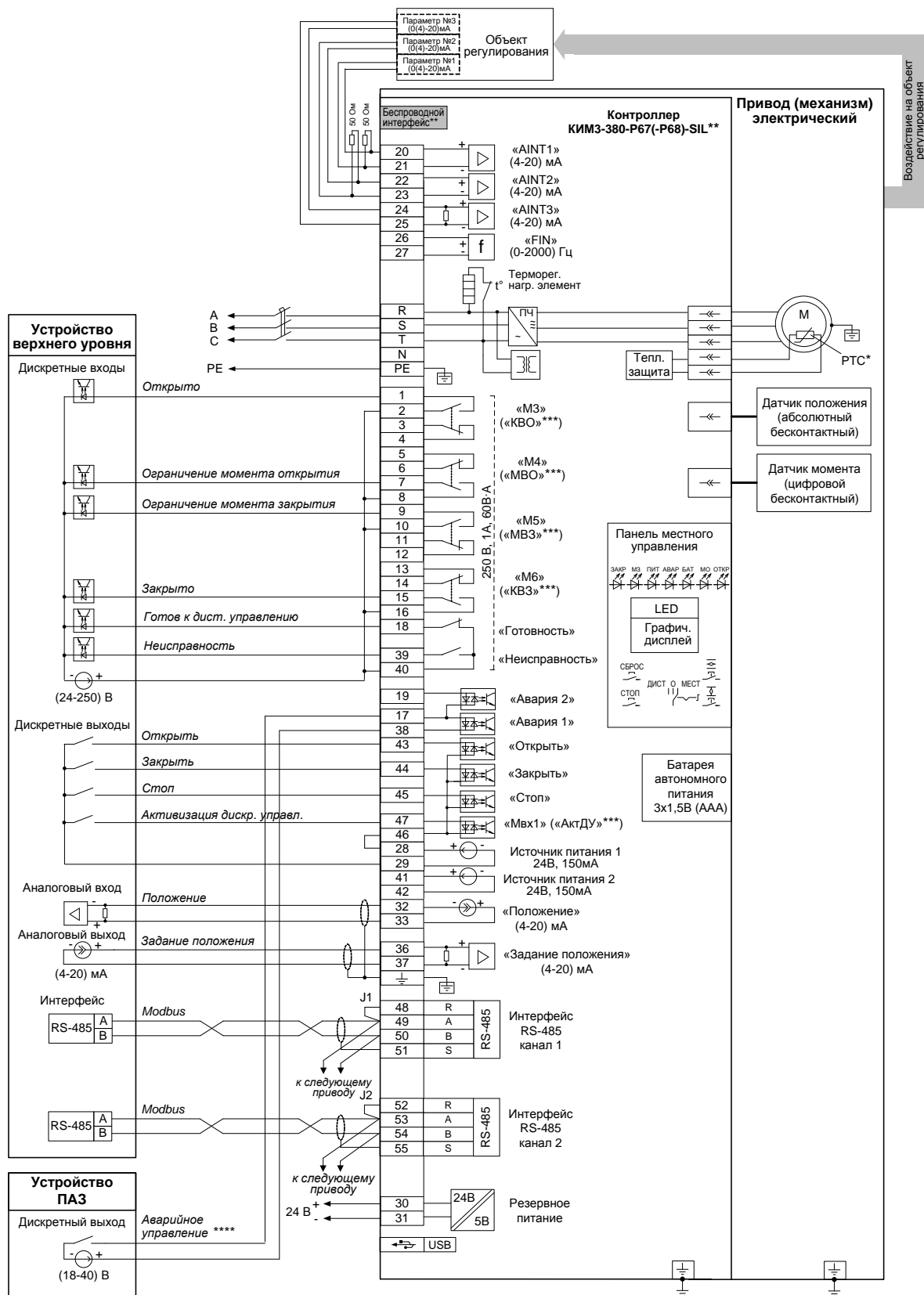
\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\* 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-SIL.

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

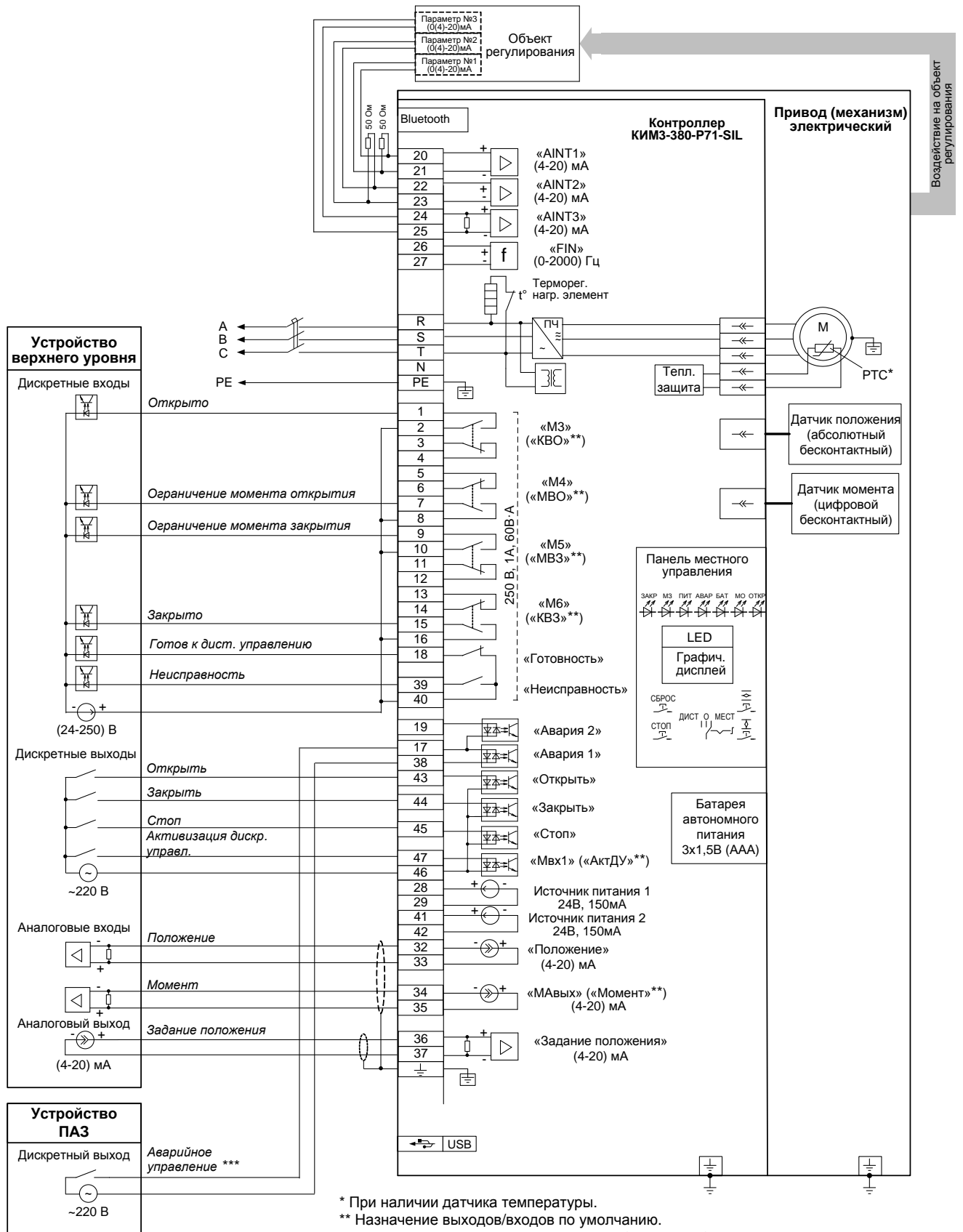
\*\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\*\* 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.

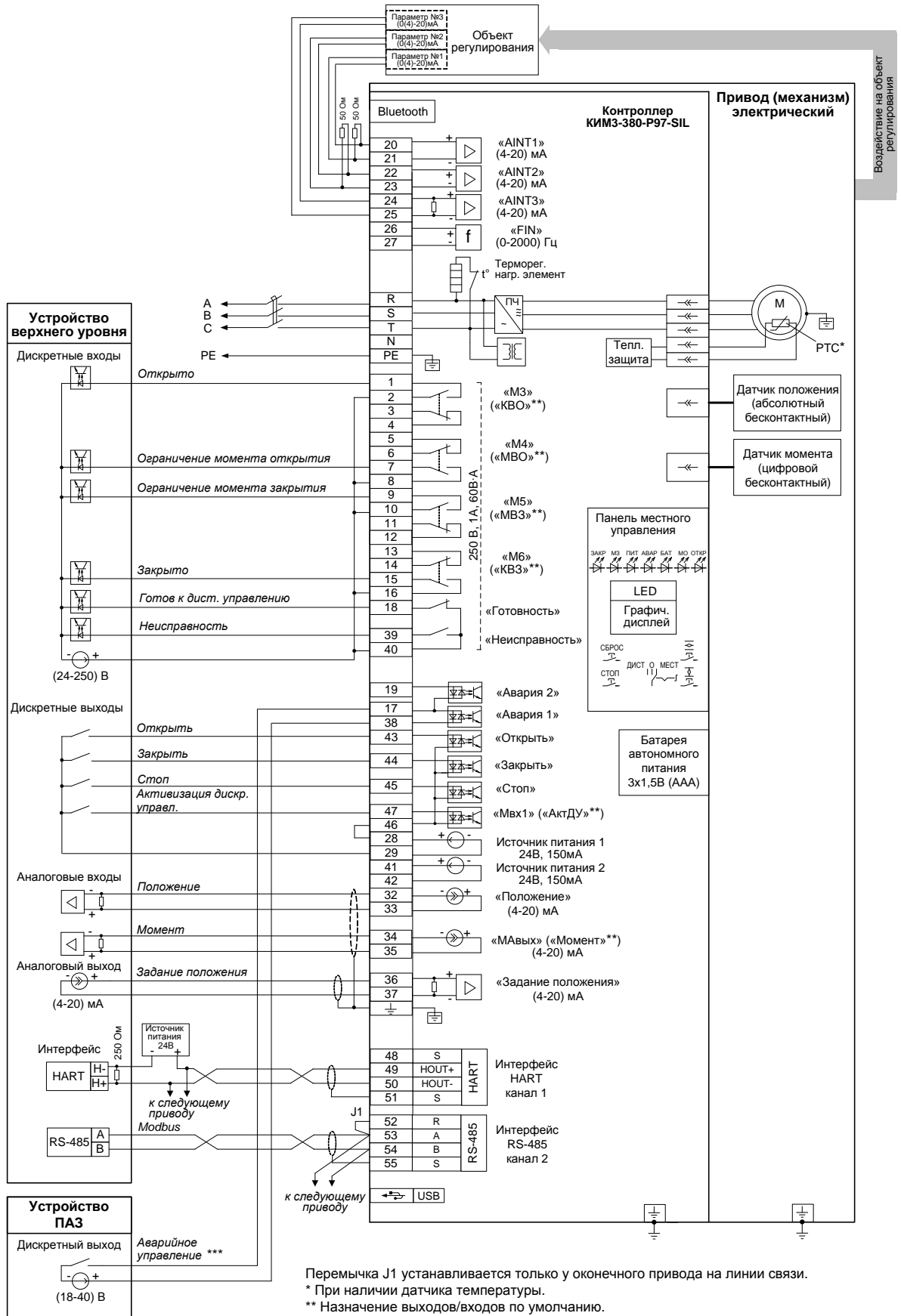
\*\* Назначение выходов/входов по умолчанию.

\*\*\* 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.



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.

АО "АБС ЗЭиМ Автоматизация"

428020, Россия,

Чувашская Республика,

г. Чебоксары, пр. И. Яковлева, 1

тел.: (8352) 30-51-48, 30-52-21

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