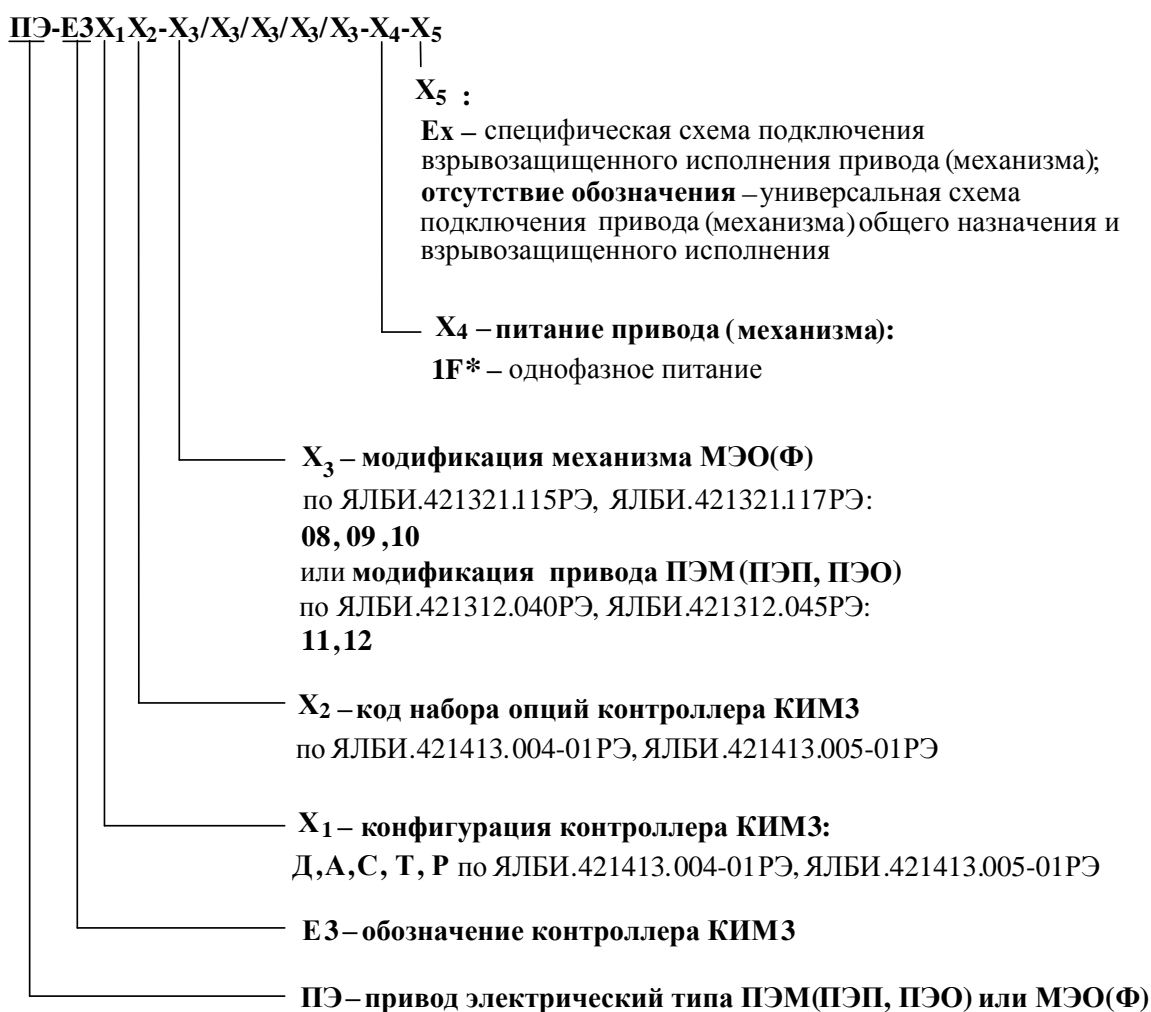


**СХЕМЫ ПОДКЛЮЧЕНИЯ ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНЫХ ПРИВОДОВ И
МЕХАНИЗМОВ С КОНТРОЛЛЕРОМ КИМЗ
С ЧАСТОТНЫМ УПРАВЛЕНИЕМ ЭЛЕКТРОДВИГАТЕЛЯ
ЯЛБИ.420006.010Д**

Настоящие схемы подключения интеллектуальных приводов и механизмов с контроллером КИМЗ 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.

Структура обозначения схемы подключения приведена на рисунке 1.



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

Рисунок 1

Таблица 1

| Обозначение схемы подключения | Конфигурация и дополнительные опции | Обозначение документа | Номер листа |
|---|---|-----------------------|-------------|
| Дистанционное дискретное управление запорно-регулирующей арматурой с контролем положения по выходному аналоговому сигналу (конфигурация Д) | | | |
| ПЭ-ЕЗД48-08/09/10/11/12-1F | Базовая конфигурация – код набора опций 48 (опция " Частотное управление ЭД " есть всегда): - входные дискретные сигналы "ОТКРЫТЬ", "ЗАКРЫТЬ", "СТОП", "АВАРИЯ", "АктДУ"; - выходные дискретные сигналы "КВО", "КВЗ", "МВО", "МВЗ", "М1" ("ПВО"), "М2" ("ПВЗ"), "ГОТОВНОСТЬ", "НЕИСПРАВНОСТЬ"; - выходной аналоговый сигнал "ПОЛОЖЕНИЕ" | ЯЛБИ.420006.010-00Д | 15 |
| ПЭ-ЕЗД57-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 57: - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth" | ЯЛБИ.420006.010-01Д | 16 |
| ПЭ-ЕЗД58-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 58: - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"; - выходной аналоговый сигнал "МОМЕНТ" | ЯЛБИ.420006.010-02Д | 17 |
| ПЭ-ЕЗД71-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 71: - выходной аналоговый сигнал "МОМЕНТ"; - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth" | ЯЛБИ.420006.010-42Д | 57 |
| | | | |



Продолжение таблицы 1

| Обозначение схемы подключения | Конфигурация и дополнительные опции | Обозначение документа | Номер листа |
|--|---|-----------------------|-------------|
| Дистанционное аналоговое или дискретное управление запорно-регулирующей арматурой с заданием положения и контролем положения по выходному аналоговому сигналу (ПОЗИЦИОНЕР) (конфигурация А) | | | |
| ПЭ-ЕЗА48-08/09/10/11/12-1F | Базовая конфигурация – код набора опций 48 (опция "Частотное управление ЭД" есть всегда): - входной аналоговый сигнал "ЗАДАНИЕ ПОЛОЖЕНИЯ"; - входные дискретные сигналы "ОТКРЫТЬ", "ЗАКРЫТЬ", "СТОП", "АВАРИЯ", "Мвх1" ("АктДУ"); - выходные дискретные сигналы "КВО", "КВЗ", "МВО", "МВЗ", "М1" ("ПВО"), "М2" ("ПВЗ"), "ГОТОВНОСТЬ", "НЕИСПРАВНОСТЬ"; - выходной аналоговый сигнал "ПОЛОЖЕНИЕ" | ЯЛБИ.420006.010-03Д | 18 |
| ПЭ-ЕЗА49-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 49: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU) | ЯЛБИ.420006.010-04Д | 19 |
| ПЭ-ЕЗА51-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 51: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "ZigBee" | | |
| ПЭ-ЕЗА55-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 55: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "Bluetooth" | | |
| ПЭ-ЕЗА50-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 50: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - выходной аналоговый сигнал "МОМЕНТ" | ЯЛБИ.420006.010-05Д | 20 |
| ПЭ-ЕЗА52-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 52: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - выходной аналоговый сигнал "МОМЕНТ"; - беспроводной интерфейс "ZigBee" | | |
| ПЭ-ЕЗА56-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 56: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - выходной аналоговый сигнал "МОМЕНТ"; - беспроводной интерфейс "Bluetooth" | | |



Акционерное Общество
АВС ЗИМ Автоматизация

ЯЛБИ.420006.010 Д

Продолжение таблицы 1

| Обозначение схемы подключения | Конфигурация и дополнительные опции | Обозначение документа | Номер листа |
|-------------------------------|---|-----------------------|-------------|
| ПЭ-ЕЗА53-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 53: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "ZigBee" | ЯЛБИ.420006.010-06Д | 21 |
| ПЭ-ЕЗА59-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 59: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth" | | |
| ПЭ-ЕЗА54-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 54: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - выходной аналоговый сигнал "МОМЕНТ"; - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "ZigBee" | ЯЛБИ.420006.010-07Д | 22 |
| ПЭ-ЕЗА60-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 60: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - выходной аналоговый сигнал "МОМЕНТ"; - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth" | | |
| ПЭ-ЕЗА57-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 57: - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth" | ЯЛБИ.420006.010-08Д | 23 |
| ПЭ-ЕЗА58-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 58: - выходной аналоговый сигнал "МОМЕНТ"; - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth" | ЯЛБИ.420006.010-09Д | 24 |
| ПЭ-ЕЗА61-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 61: - интерфейс "Profibus-1"; - интерфейс "Profibus-2" | ЯЛБИ.420006.010-36Д | 51 |
| ПЭ-ЕЗА62-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 62: - интерфейс "Profibus-1" | ЯЛБИ.420006.010-37Д | 52 |
| | | | |



Продолжение таблицы 1

| Обозначение схемы подключения | Конфигурация и дополнительные опции | Обозначение документа | Номер листа |
|-------------------------------|--|-----------------------|-------------|
| ПЭ-Е3А63-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 63: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1"; - интерфейс "Profibus-2"; - беспроводной интерфейс "ZigBee" | ЯЛБИ.420006.010-38Д | 53 |
| ПЭ-Е3А65-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 65: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1"; - интерфейс "Profibus-2"; - беспроводной интерфейс "Bluetooth" | | |
| ПЭ-Е3А64-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 64: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1"; - беспроводной интерфейс "ZigBee" | ЯЛБИ.420006.010-39Д | 54 |
| ПЭ-Е3А66-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 66: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1"; - беспроводной интерфейс "Bluetooth" | | |
| ПЭ-Е3А67-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 67: - интерфейс "RS-485-1" (протокол Modbus RTU); - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - выходной аналоговый сигнал "МОМЕНТ"; - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "ZigBee" | ЯЛБИ.420006.010-10Д | 25 |
| ПЭ-Е3А68-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 68: - интерфейс "RS-485-1" (протокол Modbus RTU); - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - выходной аналоговый сигнал "МОМЕНТ"; - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth" | | |
| ПЭ-Е3А71-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 71: - выходной аналоговый сигнал "МОМЕНТ"; - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth" | ЯЛБИ.420006.010-43Д | 58 |
| ПЭ-Е3А72-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 72: - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"; - интерфейс "Fieldbus-1" | ЯЛБИ.420006.010-44Д | 59 |



Продолжение таблицы 1

| Обозначение схемы подключения | Конфигурация и дополнительные опции | Обозначение документа | Номер листа |
|-------------------------------|---|-----------------------|-------------|
| ПЭ-Е3А97-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 97: - выходной аналоговый сигнал "МОМЕНТ"; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"; - интерфейс "HART"; - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU) | ЯЛБИ.420006.010-50Д | 65 |



Продолжение таблицы 1

| Обозначение схемы подключения | Конфигурация и дополнительные опции | Обозначение документа | Номер листа |
|--|---|-----------------------|-------------|
| Дистанционное управление запорно-регулирующей арматурой по цифровому интерфейсу RS-485 (конфигурация С) | | | |
| ПЭ-ЕЗС48-08/09/10/11/12-1F | Базовая конфигурация – код набора опций 48 (опция "Частотное управление ЭД" есть всегда): - входные дискретные сигналы "ОТКРЫТЬ", "ЗАКРЫТЬ", "СТОП", "АВАРИЯ", "Мвх1" ("АктДУ"); - интерфейс "RS-485-1" (протокол Modbus RTU) | ЯЛБИ.420006.010-11Д | 26 |
| ПЭ-ЕЗС49-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 49: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU) | ЯЛБИ.420006.010-12Д | 27 |
| ПЭ-ЕЗС51-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 51: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "ZigBee" | | |
| ПЭ-ЕЗС55-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 55: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "Bluetooth" | | |
| ПЭ-ЕЗС53-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 53: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "ZigBee" | ЯЛБИ.420006.010-13Д | 28 |
| ПЭ-ЕЗС59-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 59: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth" | | |
| ПЭ-ЕЗС57-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 57: - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth" | ЯЛБИ.420006.010-14Д | 29 |
| ПЭ-ЕЗС61-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 61: - интерфейс "Profibus-1" (заменяет базовую опцию "RS-485-1"); - интерфейс "Profibus-2" | ЯЛБИ.420006.010-15Д | 30 |
| ПЭ-ЕЗС62-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 62: - интерфейс "Profibus-1" (заменяет базовую опцию "RS-485-1") | ЯЛБИ.420006.010-16Д | 31 |



Акционерное Общество
АБС ЭЗИМ Автоматизация

ЯЛБИ.420006.010 Д

Продолжение таблицы 1

| Обозначение схемы подключения | Конфигурация и дополнительные опции | Обозначение документа | Номер листа |
|-------------------------------|--|-----------------------|-------------|
| ПЭ-ЕЗС63-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 63: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1" (заменяет базовую опцию "RS-485-1"); - интерфейс "Profibus-2"; - беспроводной интерфейс "ZigBee" | ЯЛБИ.420006.010-17Д | 32 |
| ПЭ-ЕЗС65-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 65: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1" (заменяет базовую опцию "RS-485-1"); - интерфейс "Profibus-2"; - беспроводной интерфейс "Bluetooth" | | |
| ПЭ-ЕЗС64-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 64: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1" (заменяет базовую опцию "RS-485-1"); - беспроводной интерфейс "ZigBee" | ЯЛБИ.420006.010-18Д | 33 |
| ПЭ-ЕЗС66-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 66: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1" (заменяет базовую опцию "RS-485-1"); - беспроводной интерфейс "Bluetooth" | | |
| ПЭ-ЕЗС71-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 71: - выходной аналоговый сигнал "МОМЕНТ"; - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth" | ЯЛБИ.420006.010-45Д | 60 |
| ПЭ-ЕЗС72-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 72: - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"; - интерфейс "Fieldbus-1"(заменяет базовую опцию "RS-485-1") | ЯЛБИ.420006.010-46Д | 61 |
| | | | |



Продолжение таблицы 1

| Обозначение схемы подключения | Конфигурация и дополнительные опции | Обозначение документа | Номер листа |
|---|--|-----------------------|-------------|
| Дистанционное управление запорно-регулирующей арматурой дискретными сигналами или по цифровому интерфейсу RS-485 с контролем положения по выходному аналоговому сигналу (конфигурация Т) | | | |
| ПЭ-ЕЗТ48-08/09/10/11/12-1F | Базовая конфигурация – код набора опций 48 (опция "Частотное управление ЭД" есть всегда): - входные дискретные сигналы "ОТКРЫТЬ", "ЗАКРЫТЬ", "СТОП", "АВАРИЯ", "Мвх1" ("АктДУ"); - выходные дискретные сигналы "КВО", "КВЗ", "МВО", "МВЗ", "М1" ("ПВО"), "М2" ("ПВЗ"), "ГОТОВНОСТЬ", "НЕИСПРАВНОСТЬ"; - выходной аналоговый сигнал "ПОЛОЖЕНИЕ"; - интерфейс "RS-485-1" (протокол Modbus RTU) | ЯЛБИ.420006.010-19Д | 34 |
| ПЭ-ЕЗТ49-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 49: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU) | ЯЛБИ.420006.010-20Д | 35 |
| ПЭ-ЕЗТ51-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 51: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "ZigBee" | | |
| ПЭ-ЕЗТ55-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 55: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "Bluetooth" | | |
| ПЭ-ЕЗТ50-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 50: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - выходной аналоговый сигнал "МОМЕНТ" | ЯЛБИ.420006.010-21Д | 36 |
| ПЭ-ЕЗТ52-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 52: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - выходной аналоговый сигнал "МОМЕНТ"; - беспроводной интерфейс "ZigBee" | | |
| ПЭ-ЕЗТ56-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 56: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - выходной аналоговый сигнал "МОМЕНТ"; - беспроводной интерфейс "Bluetooth" | | |



Продолжение таблицы 1

| Обозначение схемы подключения | Конфигурация и дополнительные опции | Обозначение документа | Номер листа |
|-------------------------------|---|-----------------------|-------------|
| ПЭ-ЕЗТ53-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 53: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "ZigBee" | ЯЛБИ.420006.010-22Д | 37 |
| ПЭ-ЕЗТ59-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 59: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth" | | |
| ПЭ-ЕЗТ54-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 54: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - выходной аналоговый сигнал "МОМЕНТ"; - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "ZigBee" | ЯЛБИ.420006.010-23Д | 38 |
| ПЭ-ЕЗТ60-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 60: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - выходной аналоговый сигнал "МОМЕНТ"; - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth" | | |
| ПЭ-ЕЗТ57-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 57: - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth" | ЯЛБИ.420006.010-24Д | 39 |
| ПЭ-ЕЗТ58-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 58: - выходной аналоговый сигнал "МОМЕНТ"; - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth" | ЯЛБИ.420006.010-25Д | 40 |
| ПЭ-ЕЗТ61-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 61: - интерфейс "Profibus-1"; - интерфейс "Profibus-2" | ЯЛБИ.420006.010-40Д | 55 |
| ПЭ-ЕЗТ62-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 62: - интерфейс "Profibus-1" (заменяет базовую опцию "RS-485-1") | ЯЛБИ.420006.010-26Д | 41 |



Акционерное Общество
АБС ЗИММ Автоматизация

ЯЛБИ.420006.010 Д

Продолжение таблицы 1

| Обозначение схемы подключения | Конфигурация и дополнительные опции | Обозначение документа | Номер листа |
|-------------------------------|---|-----------------------|-------------|
| ПЭ-ЕЗТ63-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 63: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1"; - интерфейс "Profibus-2"; - беспроводной интерфейс "ZigBee" | ЯЛБИ.420006.010-41Д | 56 |
| ПЭ-ЕЗТ65-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 65: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1" - интерфейс "Profibus-2"; - беспроводной интерфейс "Bluetooth" | | |
| ПЭ-ЕЗТ64-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 64: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1" (заменяет базовую опцию "RS-485-1"); - беспроводной интерфейс "ZigBee" | ЯЛБИ.420006.010-27Д | 42 |
| ПЭ-ЕЗТ66-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 66: - вход резервного питания 24 В; - интерфейс "Profibus-1" (заменяет базовую опцию "RS-485-1"); - беспроводной интерфейс "Bluetooth" | | |
| ПЭ-ЕЗТ71-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 71: - выходной аналоговый сигнал "МОМЕНТ"; - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth" | ЯЛБИ.420006.010-47Д | 62 |
| ПЭ-ЕЗТ72-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 72: - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"; - интерфейс "Fieldbus-1"(заменяет базовую опцию "RS-485-1") | ЯЛБИ.420006.010-48Д | 63 |
| ПЭ-ЕЗТ97-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 97: - выходной аналоговый сигнал "МОМЕНТ"; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"; - интерфейс "HART" (заменяет базовую опцию "RS-485-1"); - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU) | ЯЛБИ.420006.010-51Д | 66 |



Продолжение таблицы 1

| Обозначение схемы подключения | Конфигурация и дополнительные опции | Обозначение документа | Номер листа |
|--|---|-----------------------|-------------|
| Дистанционное управление регулирующей арматурой с функцией локального ПИД-регулятора (конфигурация Р) | | | |
| ПЭ-ЕЗР48-08/09/10/11/12-1F | Базовая конфигурация – код набора опций 48 (опция " Частотное управление ЭД " есть всегда): - входной аналоговый сигнал "ЗАДАНИЕ ПОЛОЖЕНИЯ"; - входной аналоговый сигнал "AIN3"; - входной аналоговый сигнал "AINT1", "AINT2"; - входной частотный сигнал "FIN"; - входные дискретные сигналы "ОТКРЫТЬ", "ЗАКРЫТЬ", "СТОП", "АВАРИЯ", "Мвх1" ("АктДУ"); - выходные дискретные сигналы "КВО", "КВЗ", "МВО", "МВЗ", "ГОТОВНОСТЬ", "НЕИСПРАВНОСТЬ"; - выходной аналоговый сигнал "ПОЛОЖЕНИЕ" | ЯЛБИ.420006.010-28Д | 43 |
| ПЭ-ЕЗР49-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 49: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU) | ЯЛБИ.420006.010-29Д | 44 |
| ПЭ-ЕЗР51-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 51: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "ZigBee" | | |
| ПЭ-ЕЗР55-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 55: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - беспроводной интерфейс "Bluetooth" | | |
| ПЭ-ЕЗР50-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 50: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - выходной аналоговый сигнал "МОМЕНТ" | ЯЛБИ.420006.010-30Д | 45 |
| ПЭ-ЕЗР52-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 52: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - выходной аналоговый сигнал "МОМЕНТ"; - беспроводной интерфейс "ZigBee" | | |
| ПЭ-ЕЗР56-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 56: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - выходной аналоговый сигнал "МОМЕНТ"; - беспроводной интерфейс "Bluetooth" | | |



Акционерное Общество
АВС ЗИМ Автоматизация

ЯЛБИ.420006.010 Д

Продолжение таблицы 1

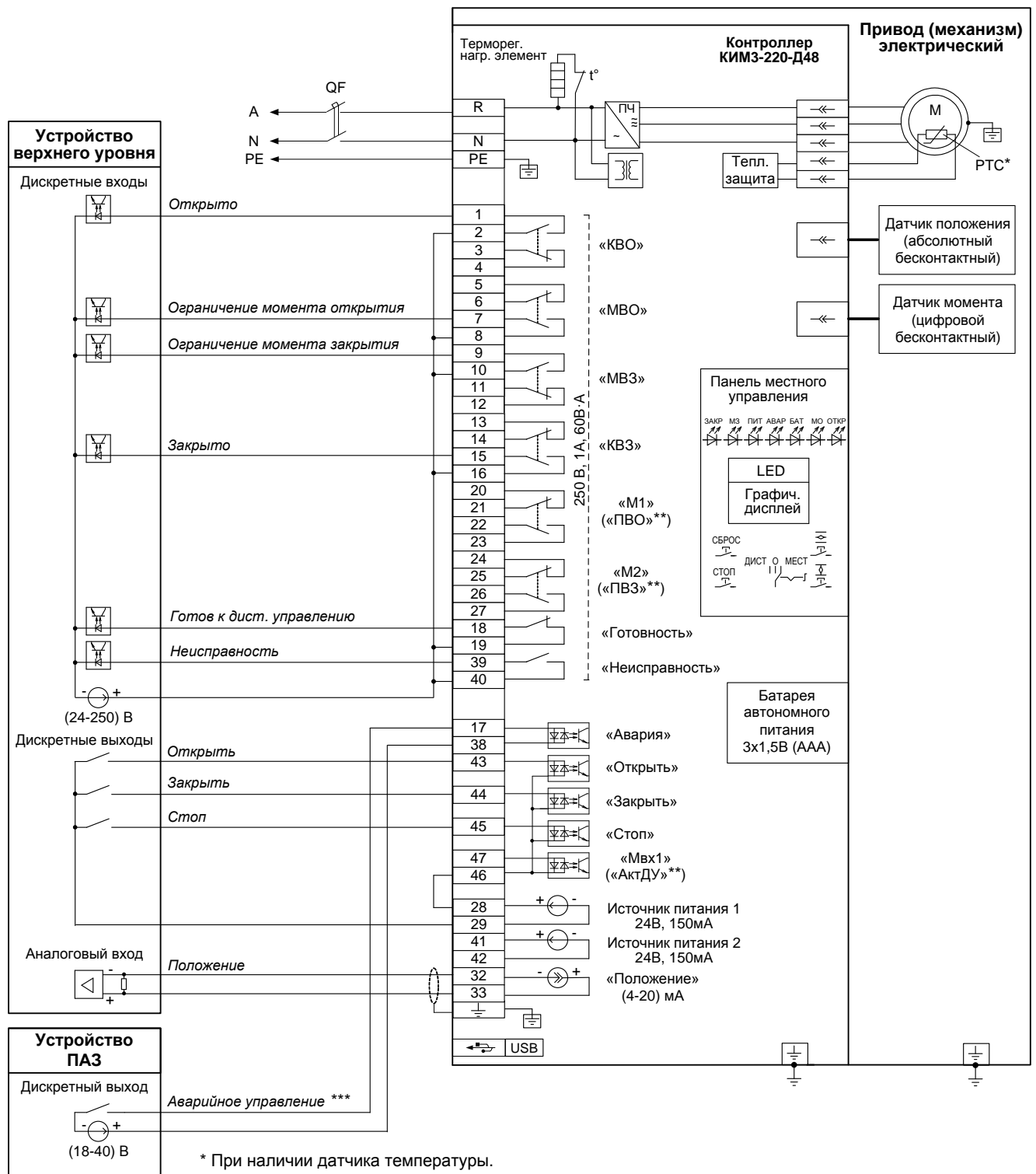
| Обозначение схемы подключения | Конфигурация и дополнительные опции | Обозначение документа | Номер листа |
|-------------------------------|--|-----------------------|-------------|
| ПЭ-ЕЗР53-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 53: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "ZigBee" | ЯЛБИ.420006.010-31Д | 46 |
| ПЭ-ЕЗР59-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 59: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth" | | |
| ПЭ-ЕЗР54-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 54: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - выходной аналоговый сигнал "МОМЕНТ"; - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "ZigBee" | ЯЛБИ.420006.010-32Д | 47 |
| ПЭ-ЕЗР60-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 60: - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - выходной аналоговый сигнал "МОМЕНТ"; - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth" | | |
| ПЭ-ЕЗР57-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 57: - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth" | ЯЛБИ.420006.010-33Д | 48 |
| ПЭ-ЕЗР58-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 58: - выходной аналоговый сигнал "МОМЕНТ"; - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth" | ЯЛБИ.420006.010-34Д | 49 |
| ПЭ-ЕЗР67-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 67: - интерфейс "RS-485-1" (протокол Modbus RTU); - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - выходной аналоговый сигнал "МОМЕНТ"; - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "ZigBee" | ЯЛБИ.420006.010-35Д | 50 |
| ПЭ-ЕЗР68-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 68: - интерфейс "RS-485-1" (протокол Modbus RTU); - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU); - выходной аналоговый сигнал "МОМЕНТ"; - вход резервного питания 24 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth" | | |



Окончание таблицы 1

| Обозначение схемы подключения | Конфигурация и дополнительные опции | Обозначение документа | Номер листа |
|---|---|-----------------------|-------------|
| ПЭ-ЕЗР71-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 71: - выходной аналоговый сигнал "МОМЕНТ"; - дискретные входы 220 В; - беспроводной интерфейс "Bluetooth" | ЯЛБИ.420006.010-49Д | 64 |
| ПЭ-ЕЗР97-08/09/10/11/12-1F | Дополнительные опции – код набора опций 97: - выходной аналоговый сигнал "МОМЕНТ"; - беспроводной интерфейс "Bluetooth"; - интерфейс "HART"; - интерфейс "RS-485-2" (протокол Modbus RTU) | ЯЛБИ.420006.010-52Д | 67 |
| <p>Примечания</p> <p>1 "М1", "М2" – многофункциональные программируемые дискретные выходы.</p> <p>2 Все конфигурации по умолчанию содержат в своем составе:</p> <ul style="list-style-type: none"> - частотный преобразователь; - абсолютный бесконтактный цифровой датчик положения; - электронный цифровой датчик момента; - два дисплея: графический (OLED дисплей для исполнения общего назначения и вакуумно-люминисцентный дисплей для взрывозащищенного исполнения) и символьный LED; - изолированный отсек с клеммной колодкой или разъемами для подключения кабелей питания и управления; - пульт местного управления (ПМУ) с местными кнопками для управления и настройки с трехпозиционным селектором (переключателем) "МЕСТ – 0 (настройка-выключено) – ДИСТ" с фиксацией во всех трех положениях; - два внутренних гальванически развязанных нестабилизированных источника питания = 24 В, 150 мА для питания внешних цепей; - батарея автономного питания для индикации положения (момента или усилия) при отсутствии основного питания на символьном LED дисплее; - узел контроля токов питающей сети; - терморегулируемый нагревательный элемент; - USB – интерфейс для настройки с помощью персонального компьютера (программное обеспечение "Конфигуратор"); - архив событий (журнал работы и неисправностей, полное время работы, количество пусков, значения крутящего момента, токов и др.). | | | |





* При наличии датчика температуры.

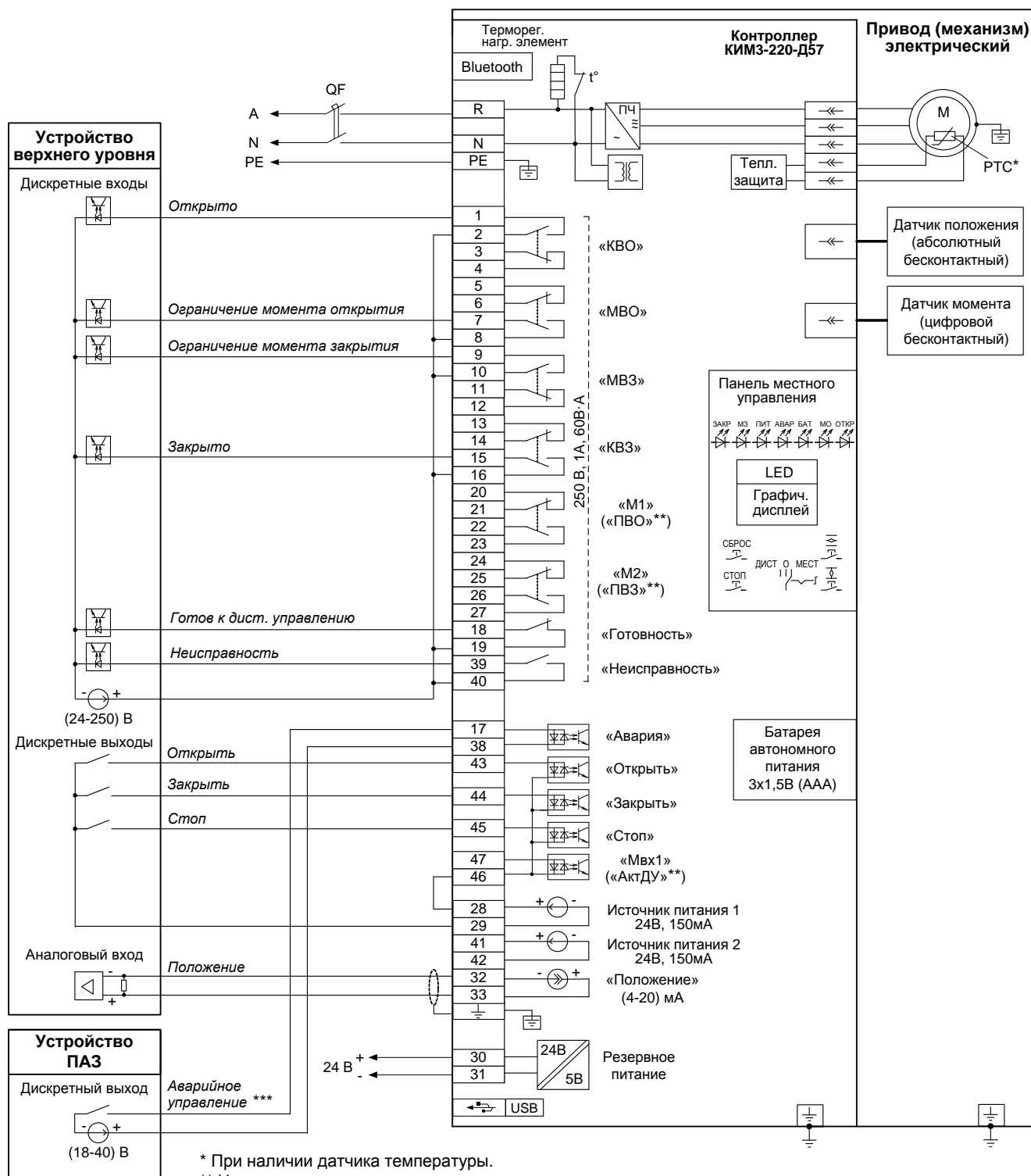
** Назначение выходов по умолчанию.

*** 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.



* При наличии датчика температуры.

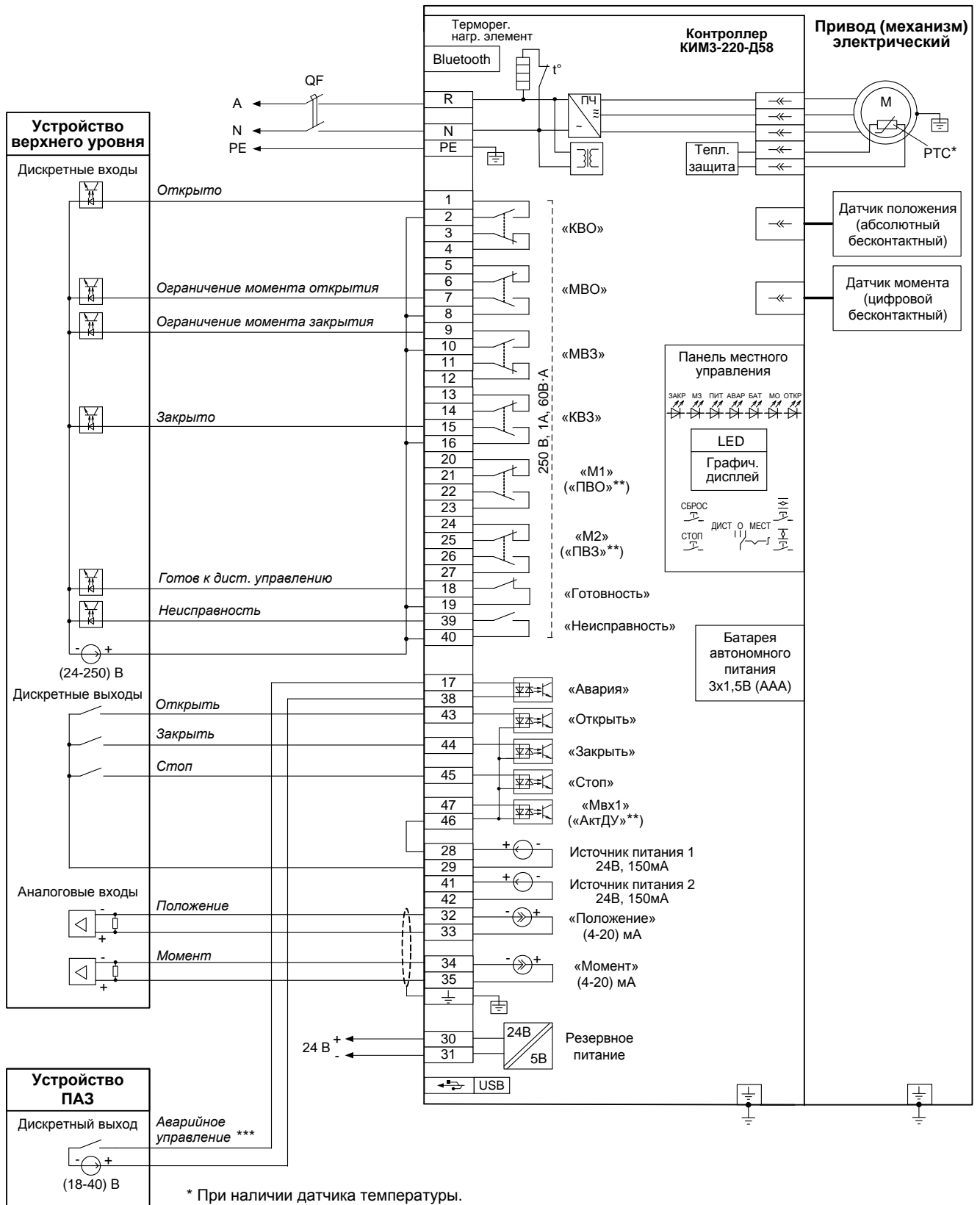
** Назначение выходов по умолчанию.

*** 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.



* При наличии датчика температуры.

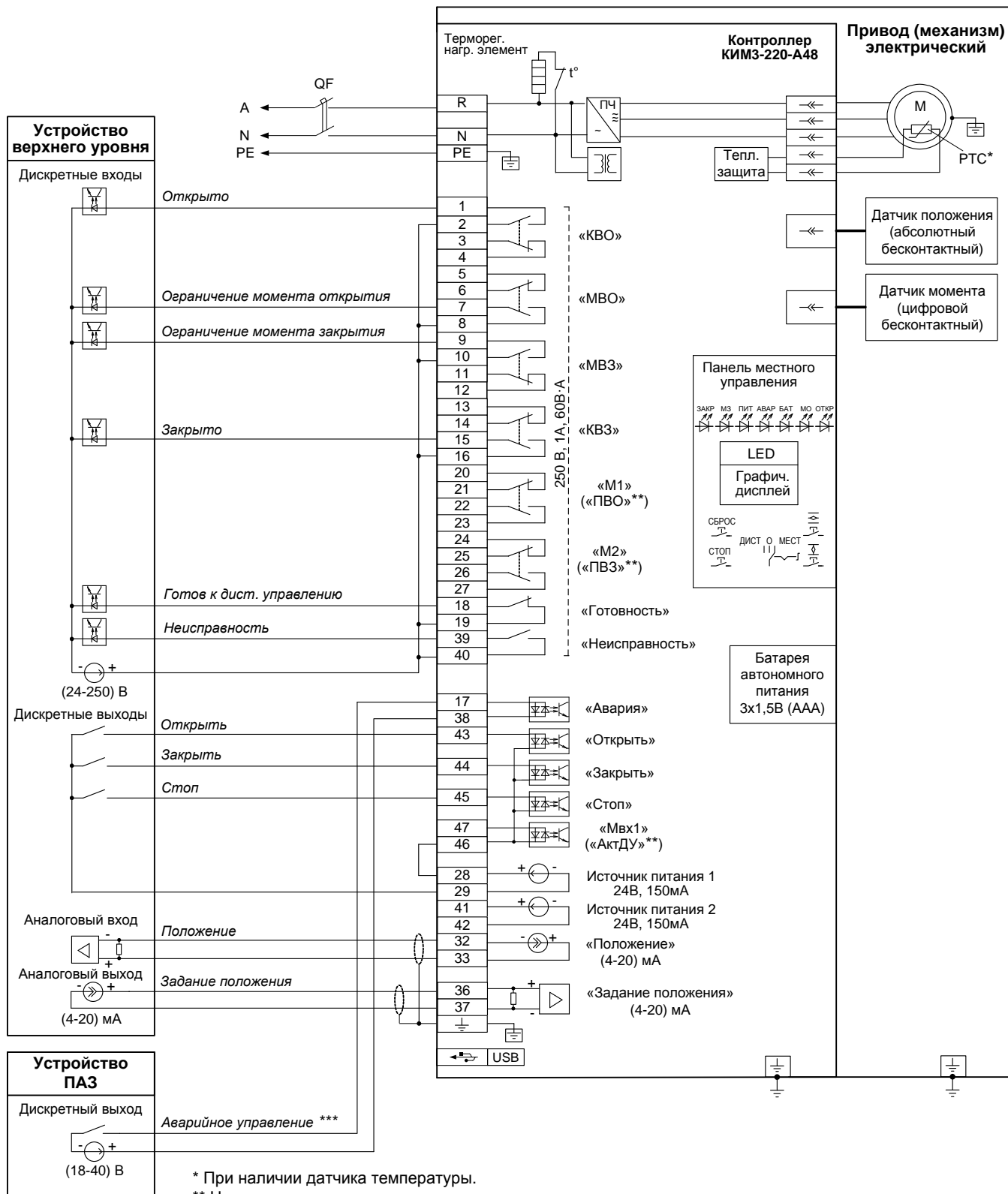
** Назначение выходов по умолчанию.

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

Примечание

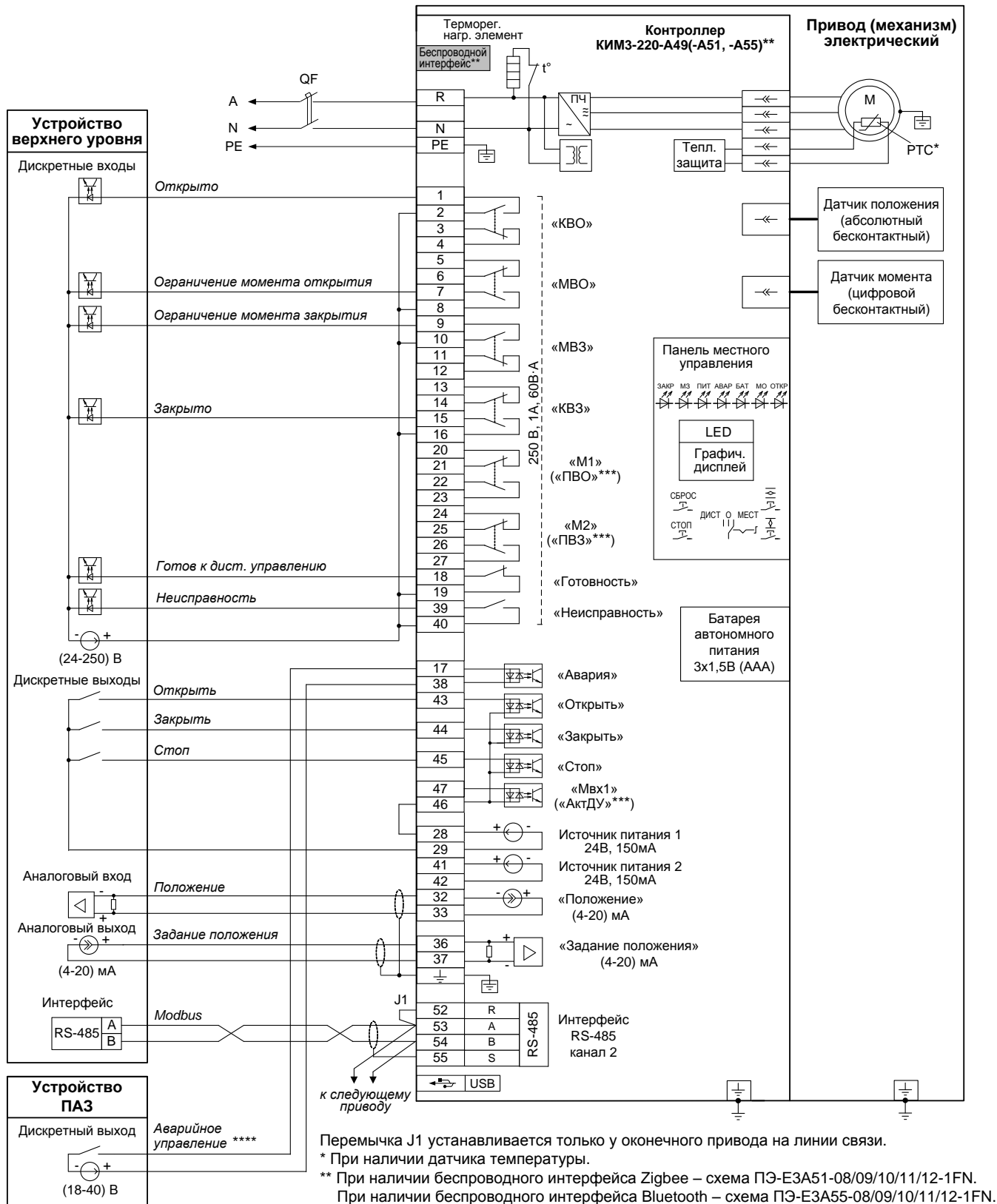
Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

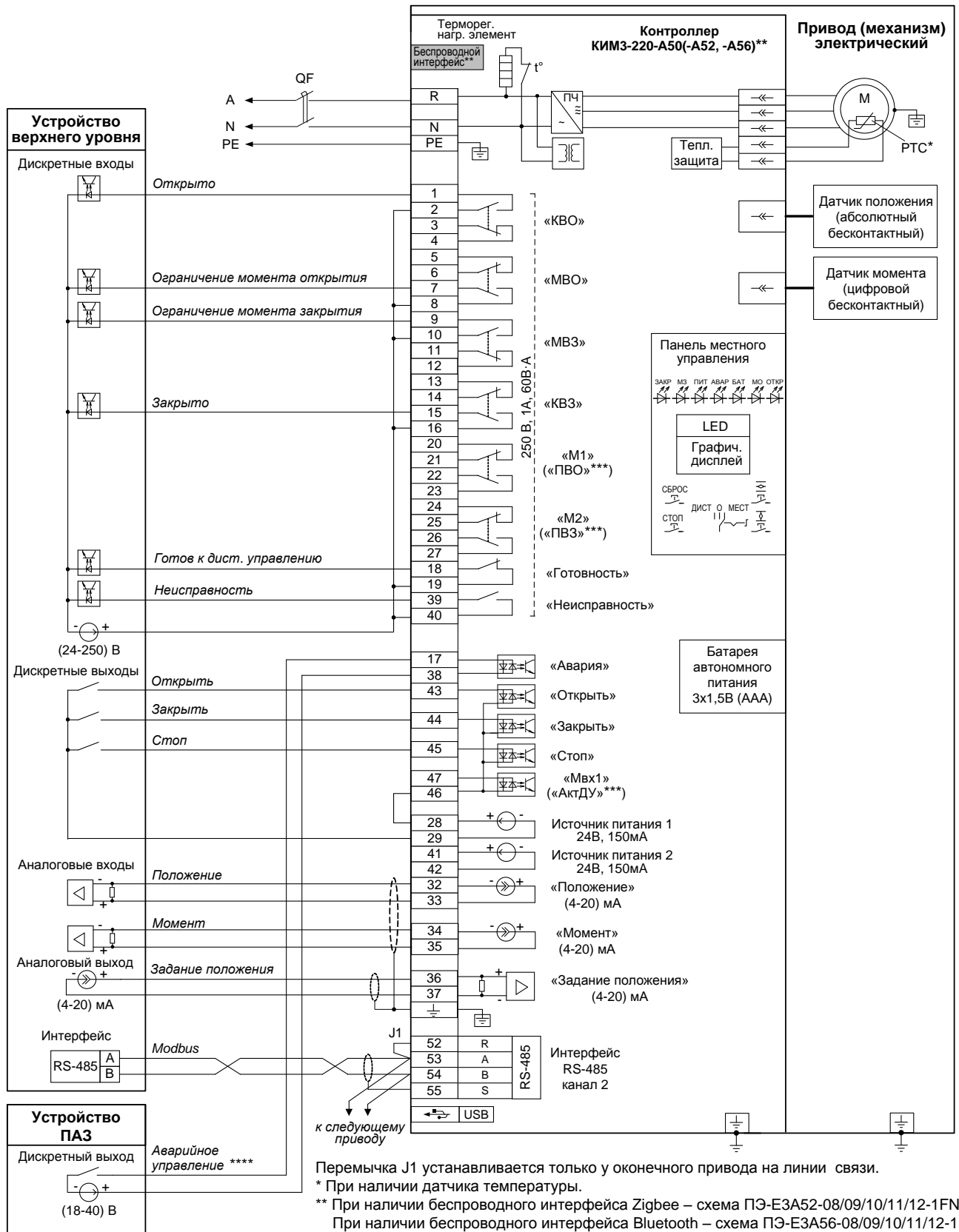
- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.



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

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





Переключатель J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-E3A52-08/09/10/11/12-1FN.

При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-E3A56-08/09/10/11/12-1FN.

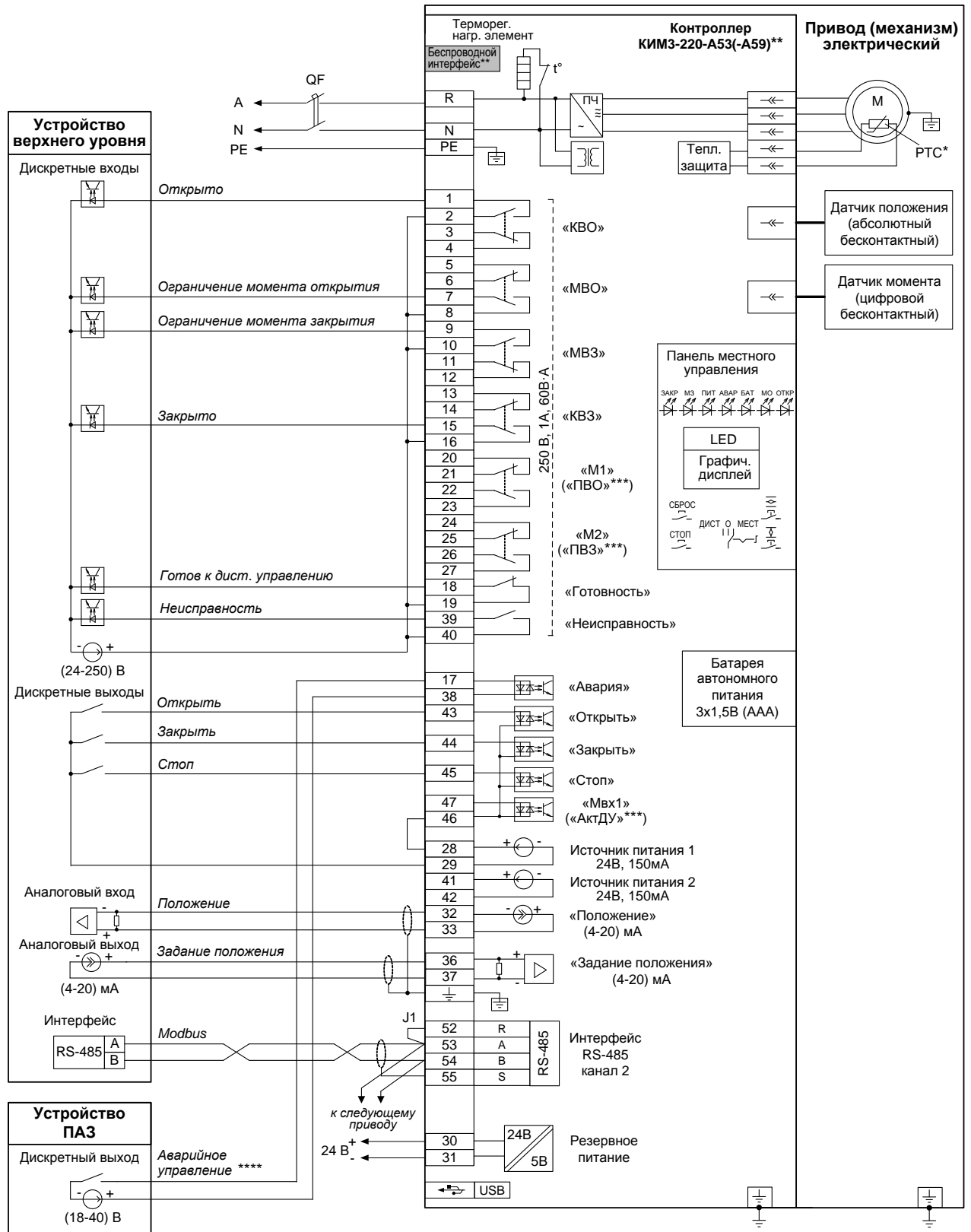
*** Назначение выходов по умолчанию.

**** 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.

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

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

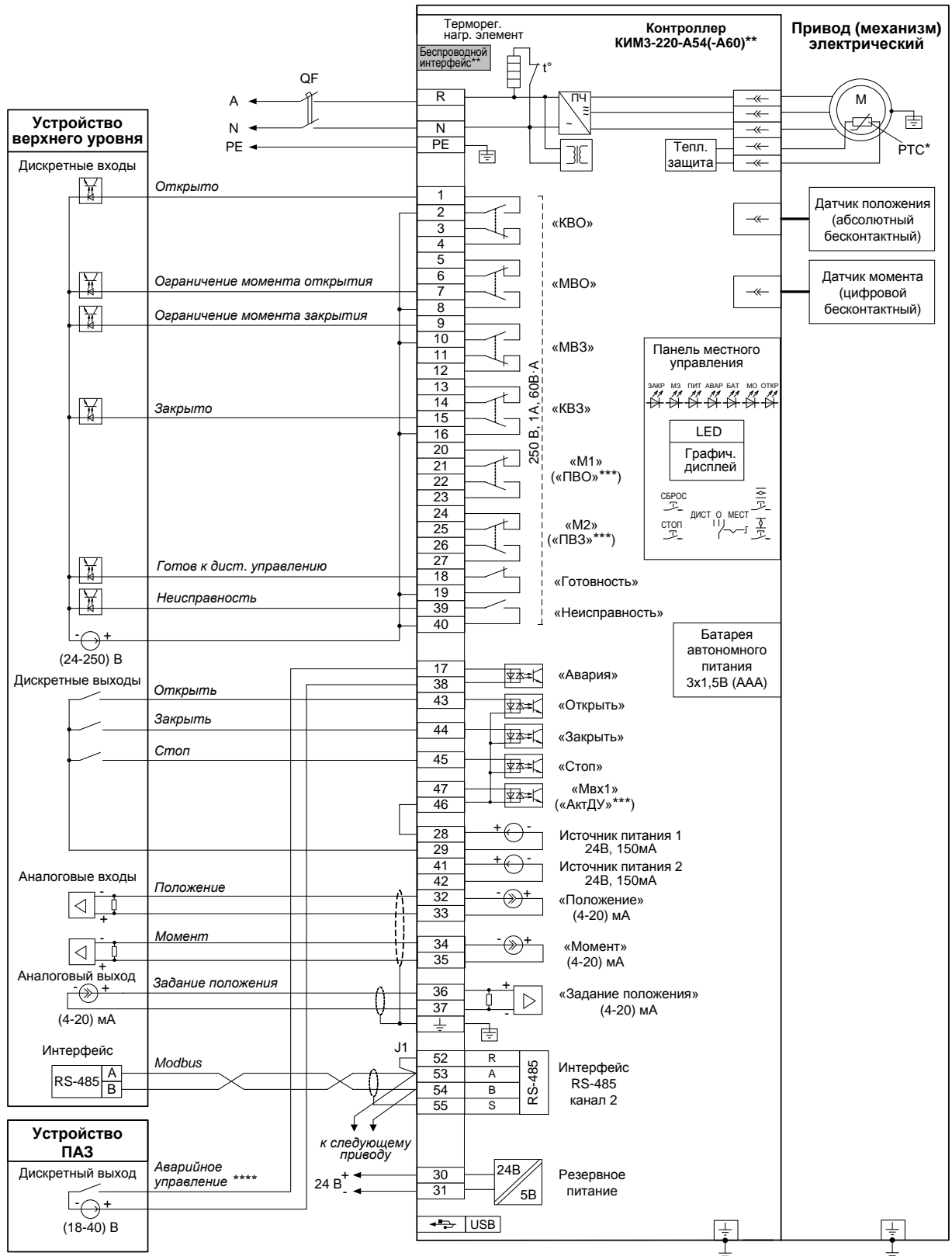
*** Назначение выходов по умолчанию.

**** 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.

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

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

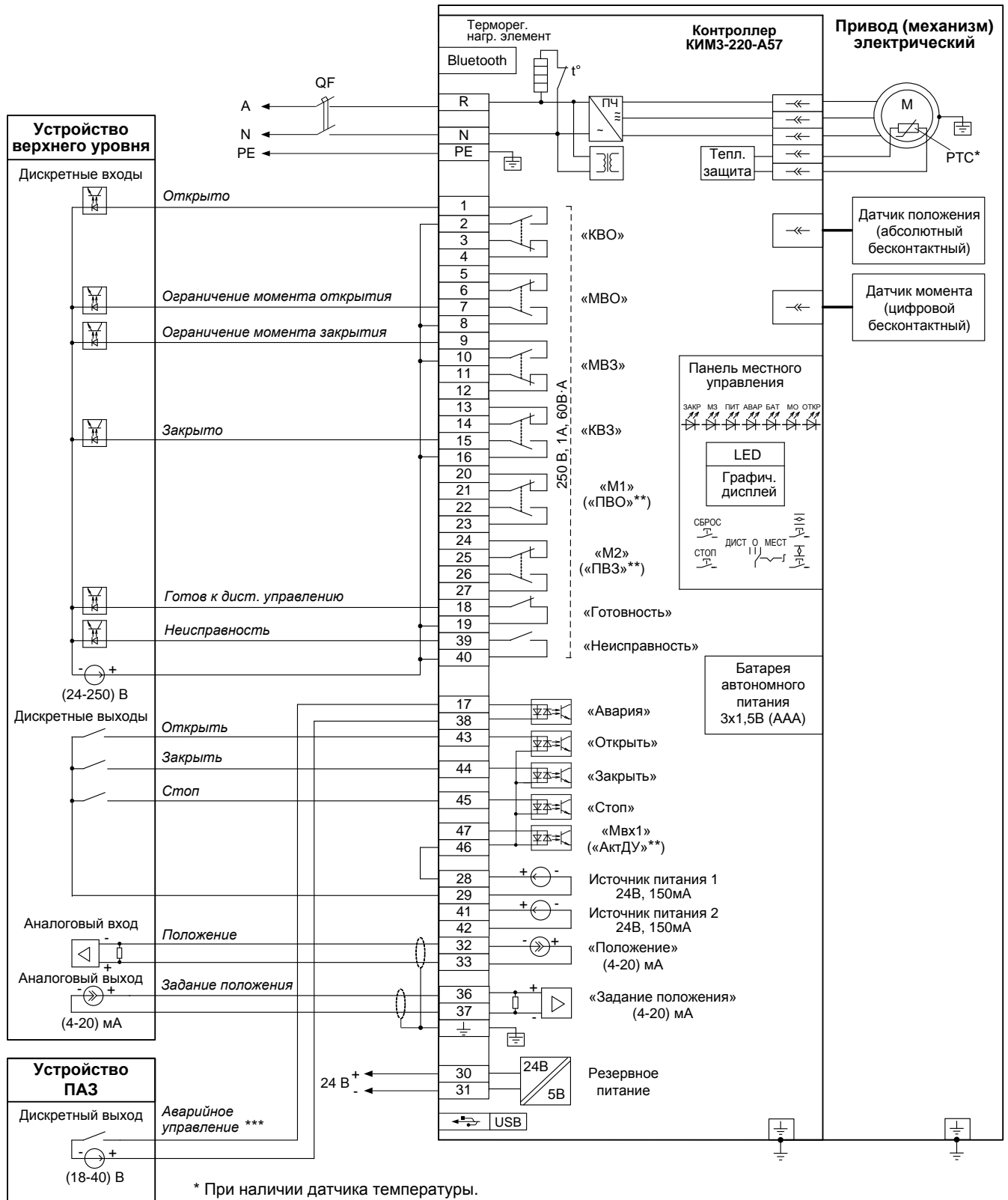
*** Назначение выходов по умолчанию.

**** 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.



* При наличии датчика температуры.

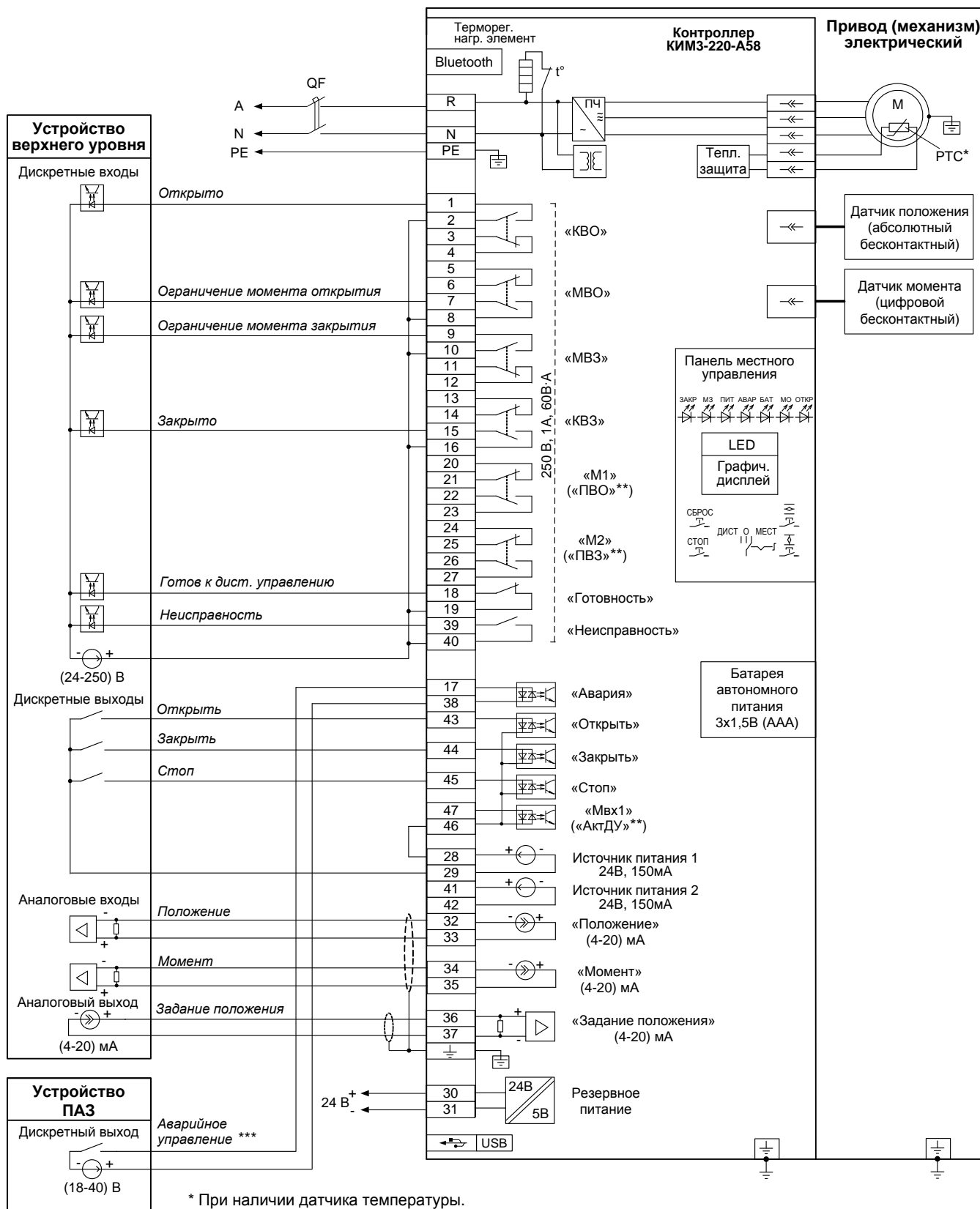
** Назначение выходов по умолчанию.

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

П р и м е ч а н и е

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

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



* При наличии датчика температуры.

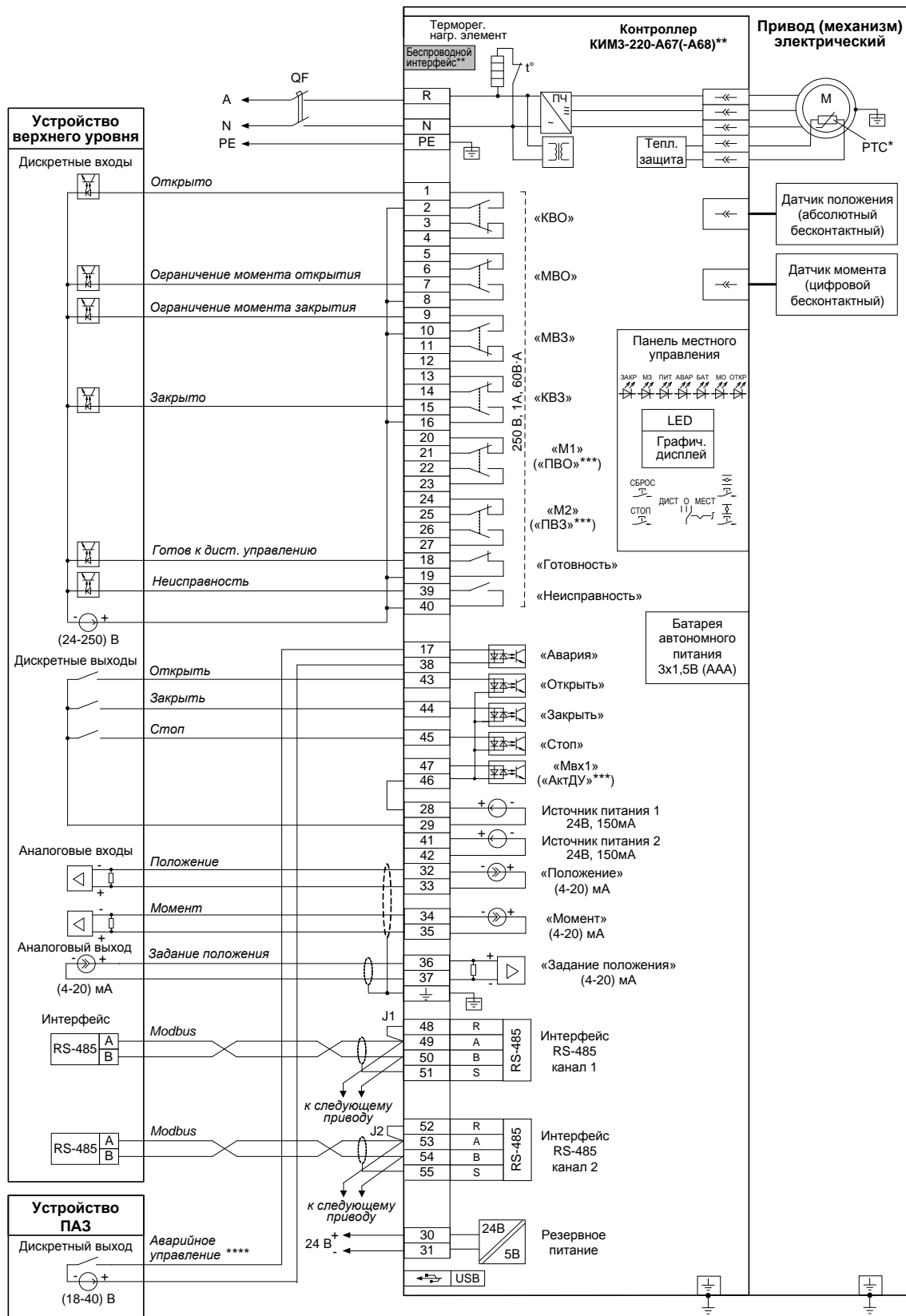
** Назначение выходов по умолчанию.

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

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-Е3А67-08/09/10/11/12-1FN.

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

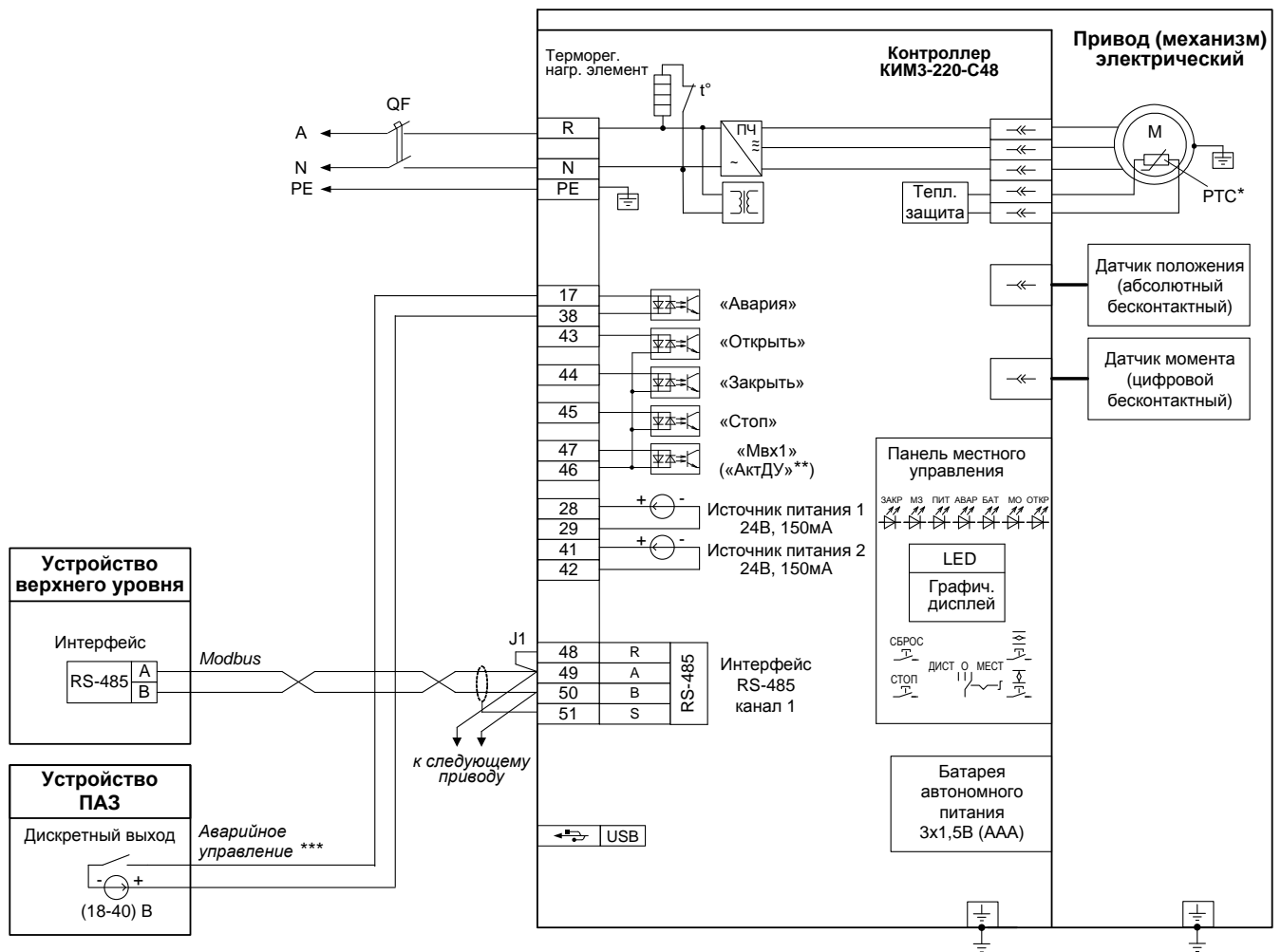
*** Назначение выходов по умолчанию.

**** 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.

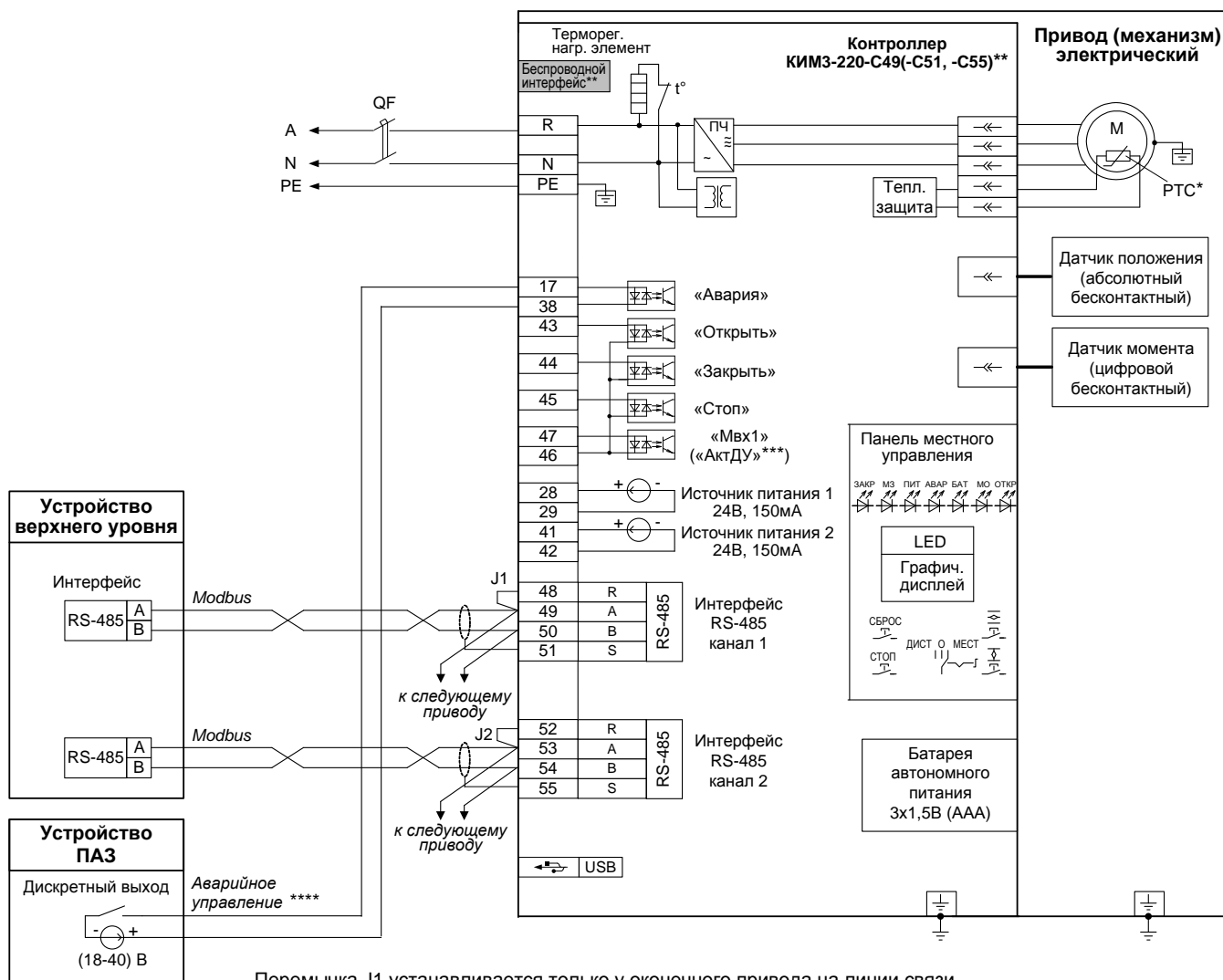


Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

* При наличии датчика температуры.

** Назначение выходов 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.

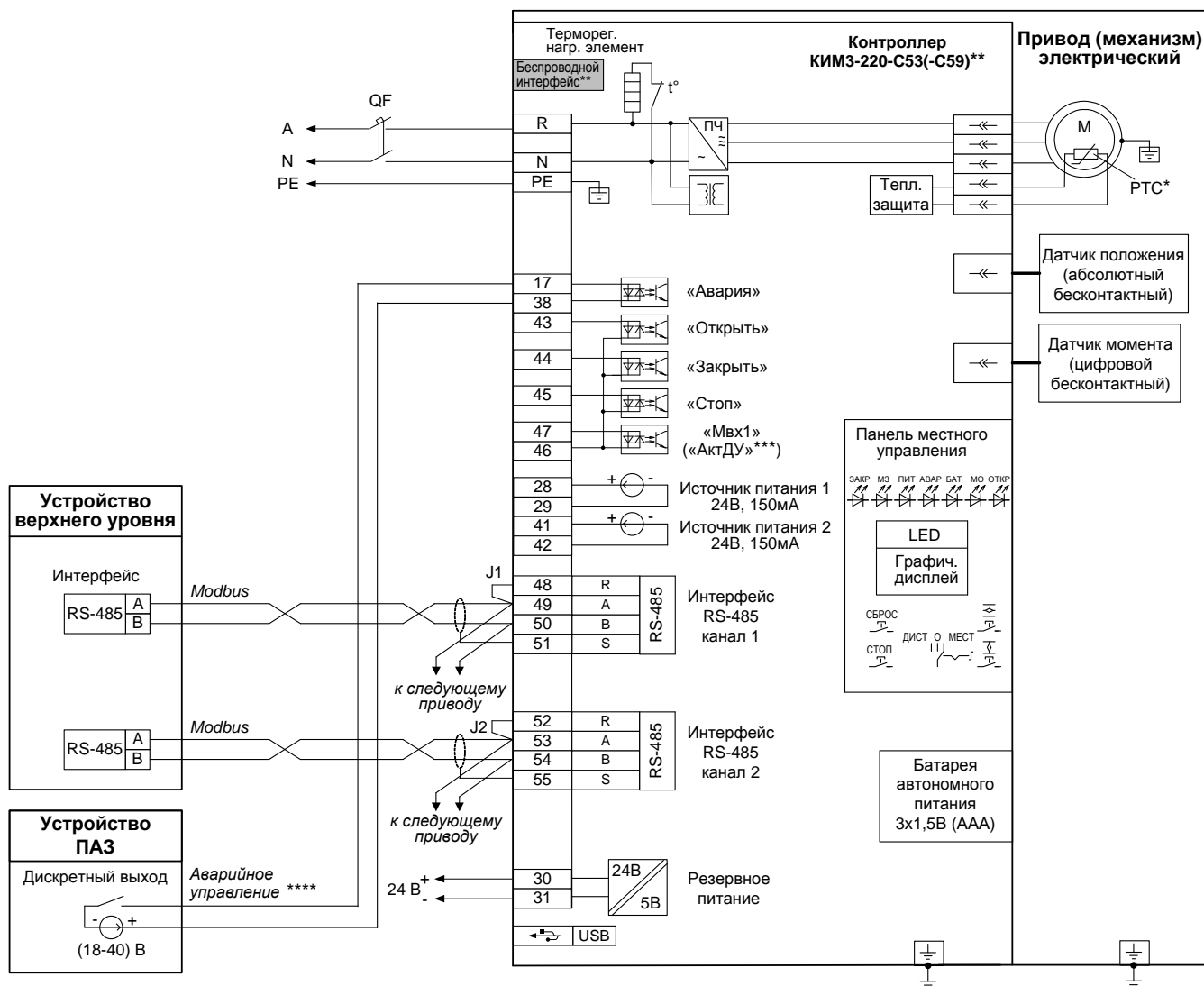
* При наличии датчика температуры.

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

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

*** Назначение выходов 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.

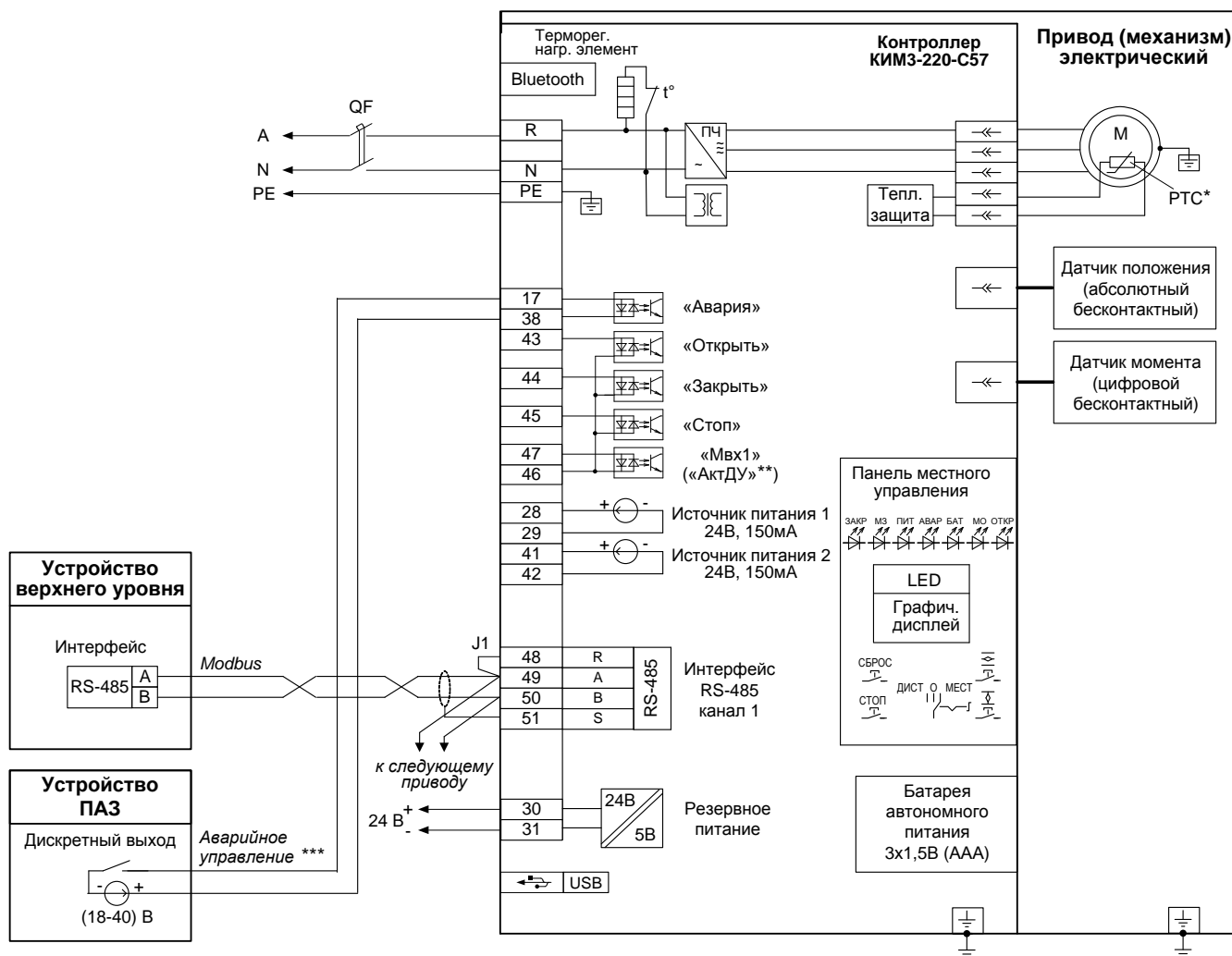
* При наличии датчика температуры.

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

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

*** Назначение выходов по умолчанию.

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

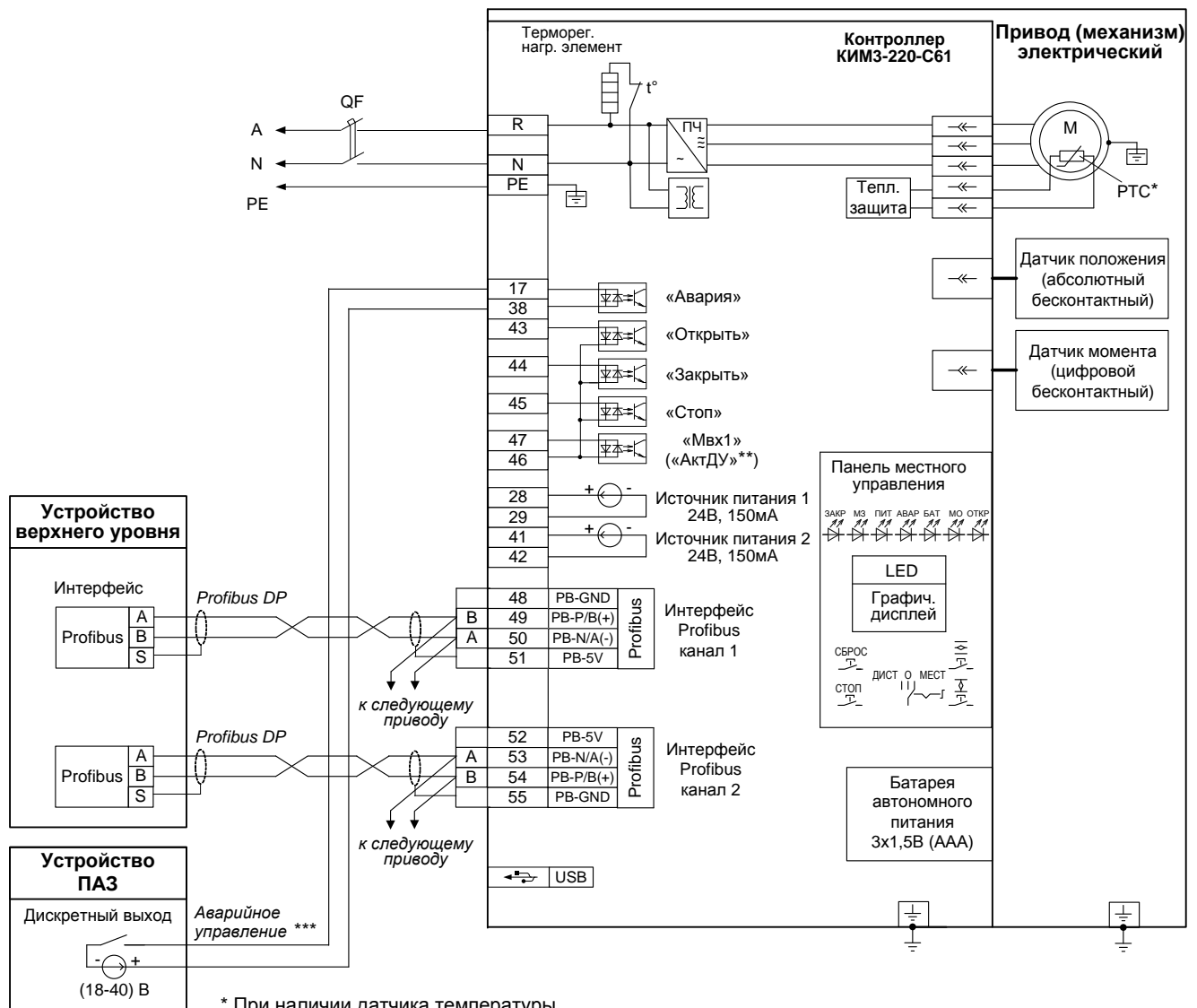


Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

* При наличии датчика температуры.

** Назначение выходов по умолчанию.

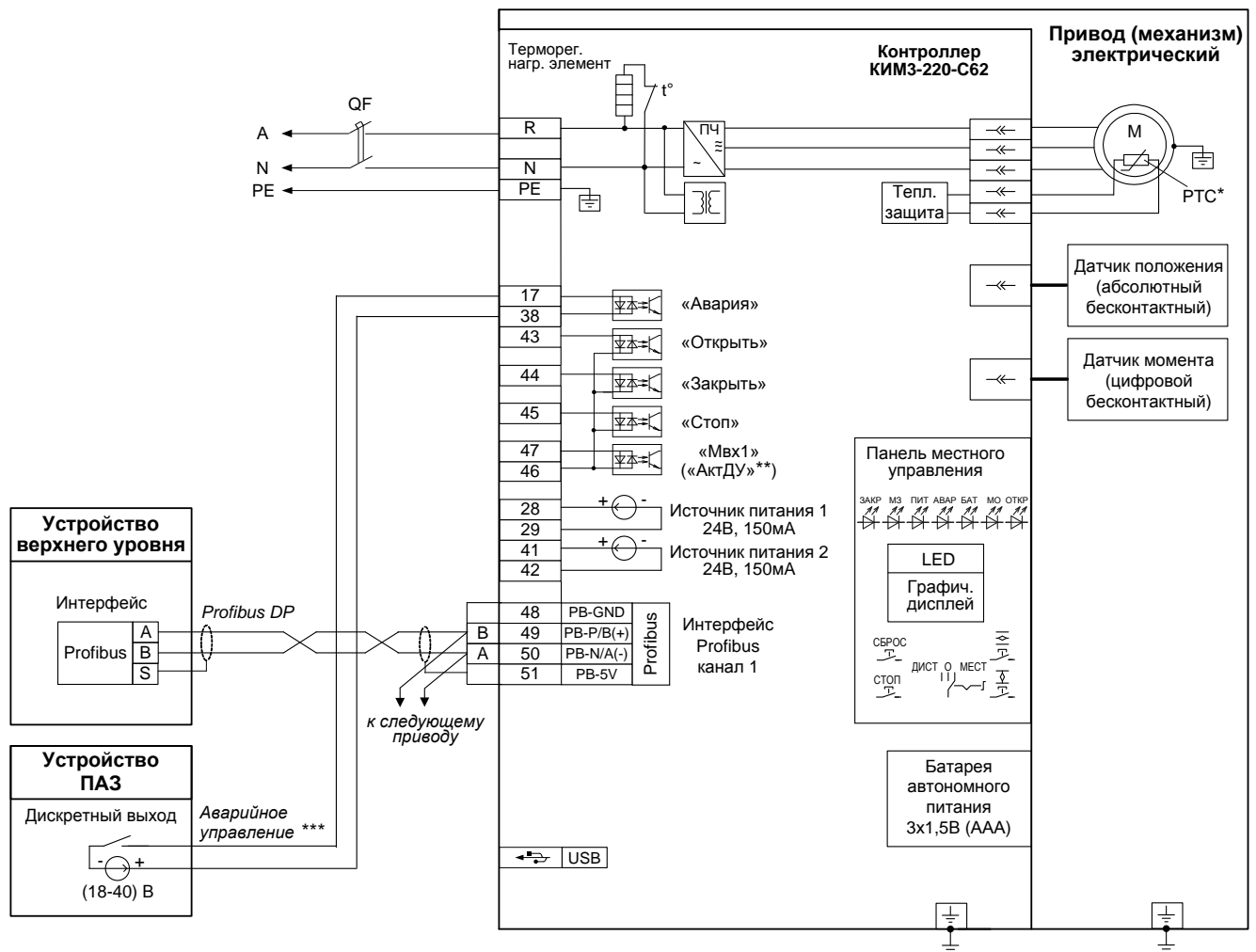
*** В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.



* При наличии датчика температуры.

** Назначение выходов по умолчанию.

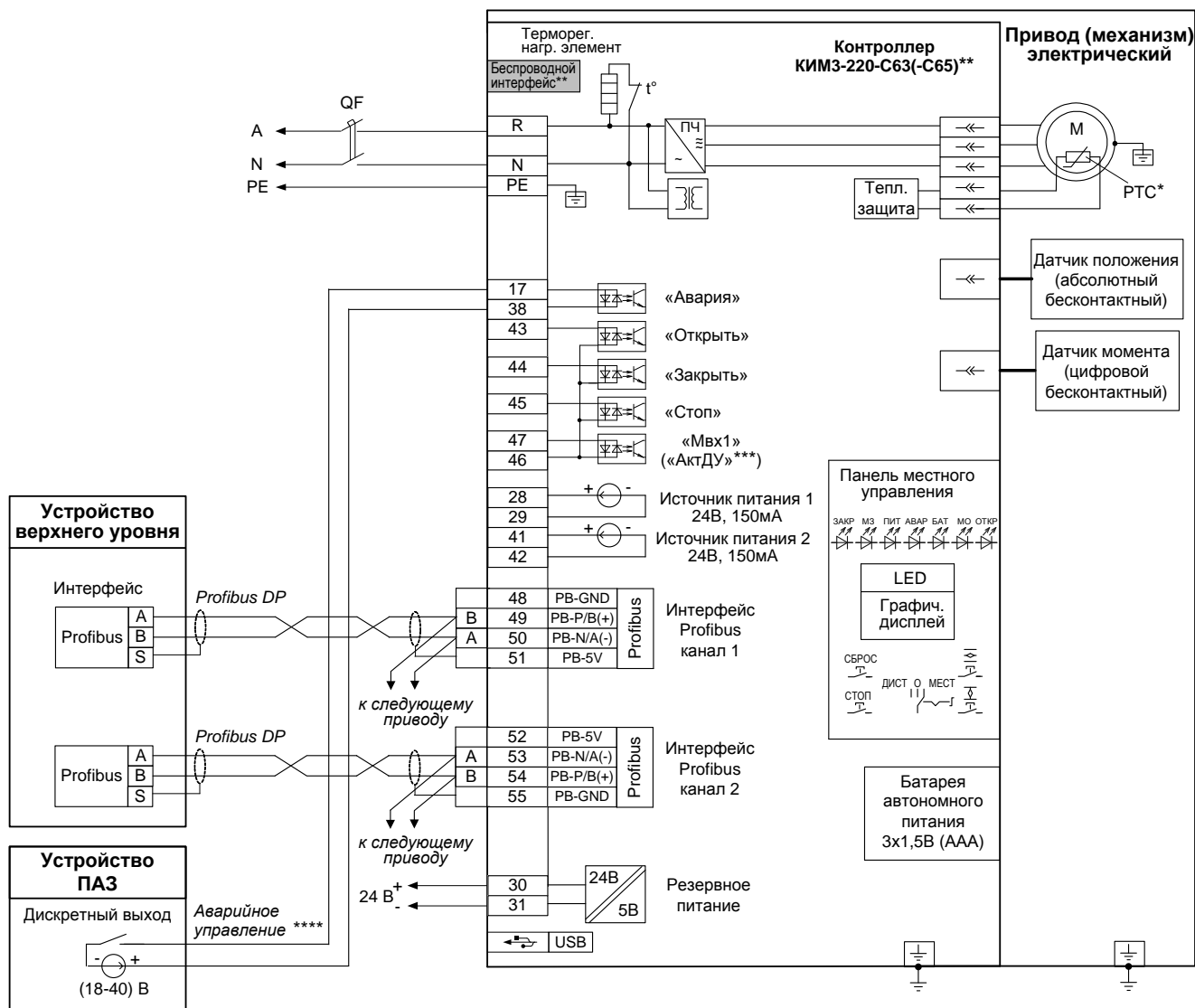
*** В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.



* При наличии датчика температуры.

** Назначение выходов по умолчанию.

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



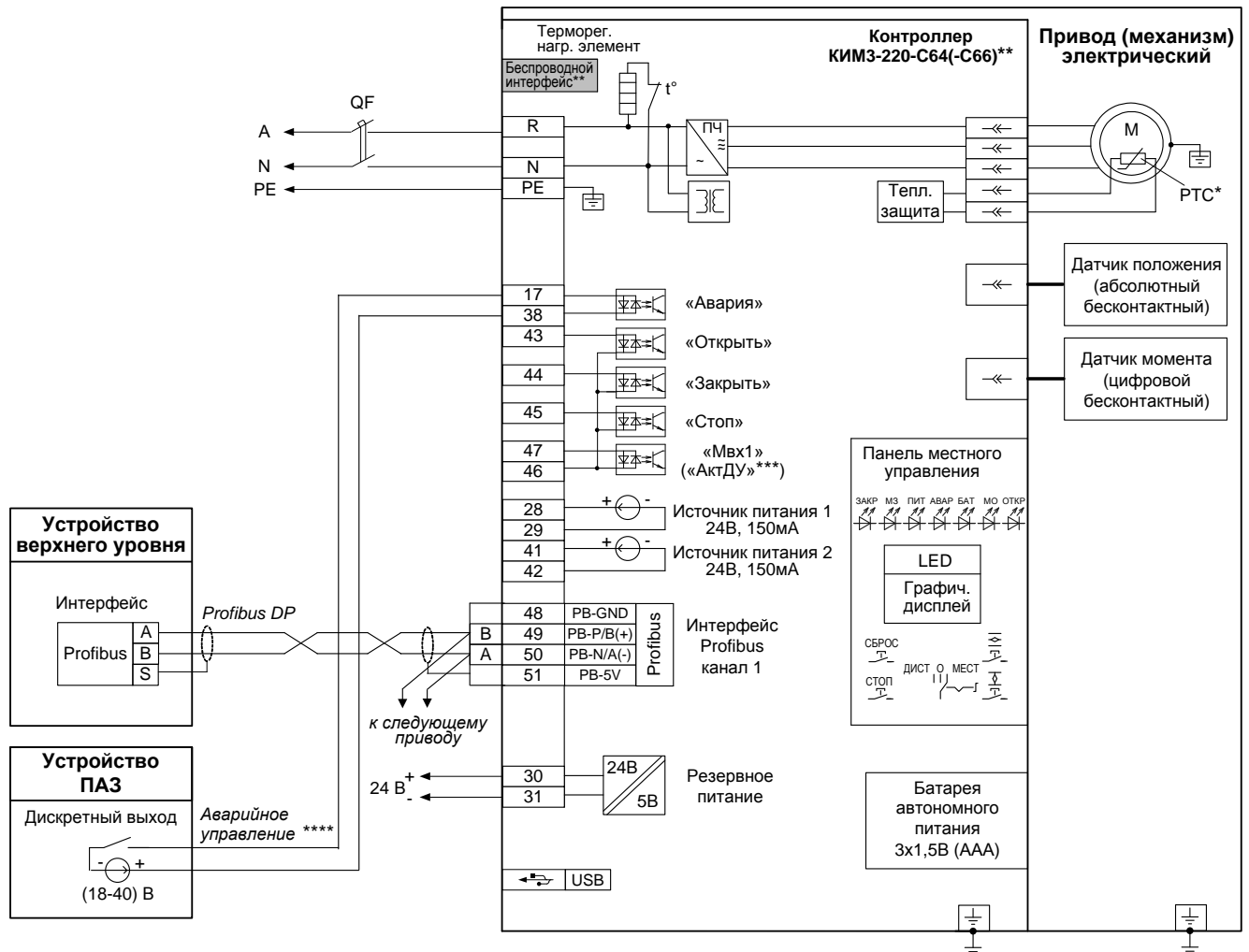
* При наличии датчика температуры.

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

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

*** Назначение выходов по умолчанию.

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



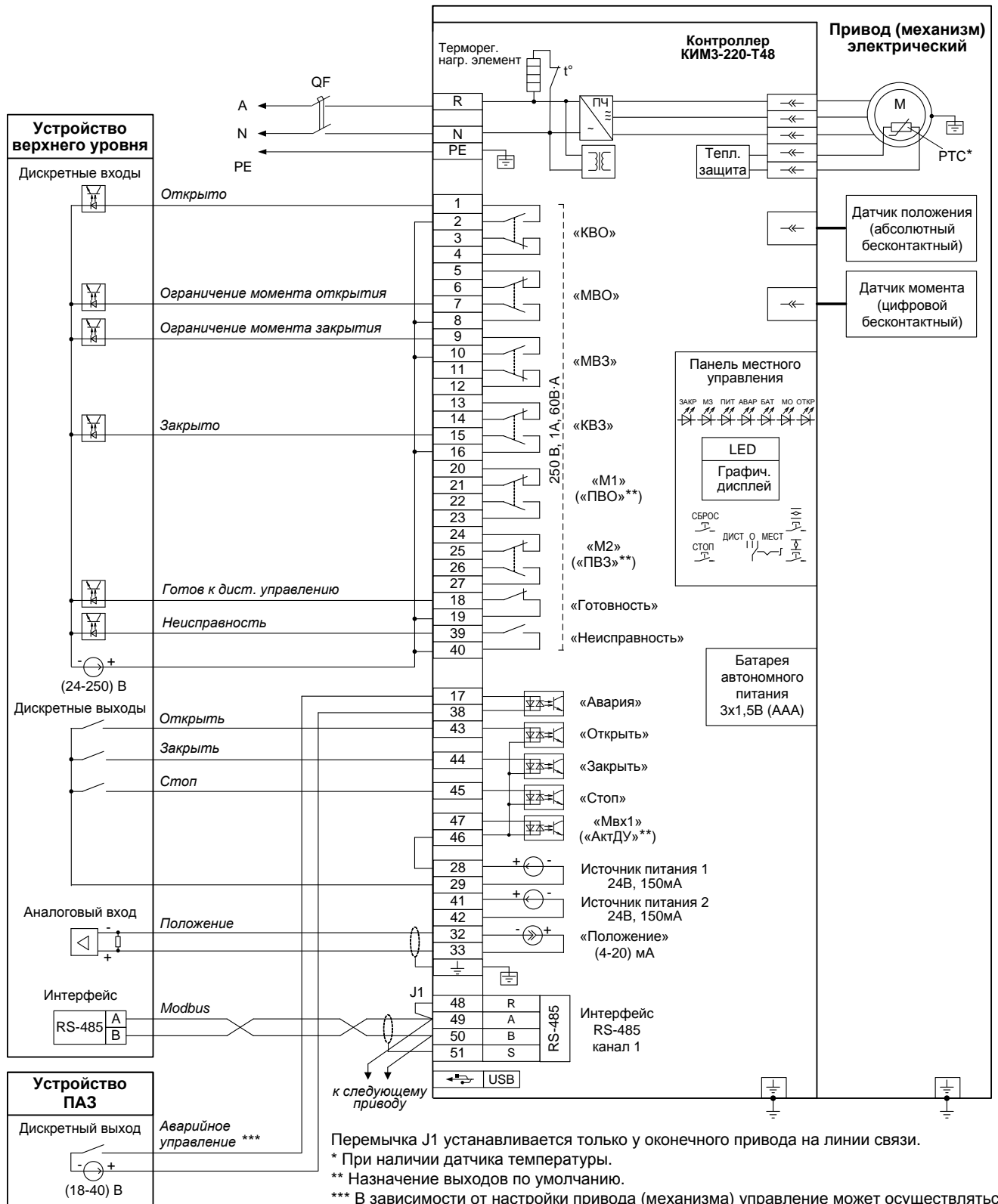
* При наличии датчика температуры.

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

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

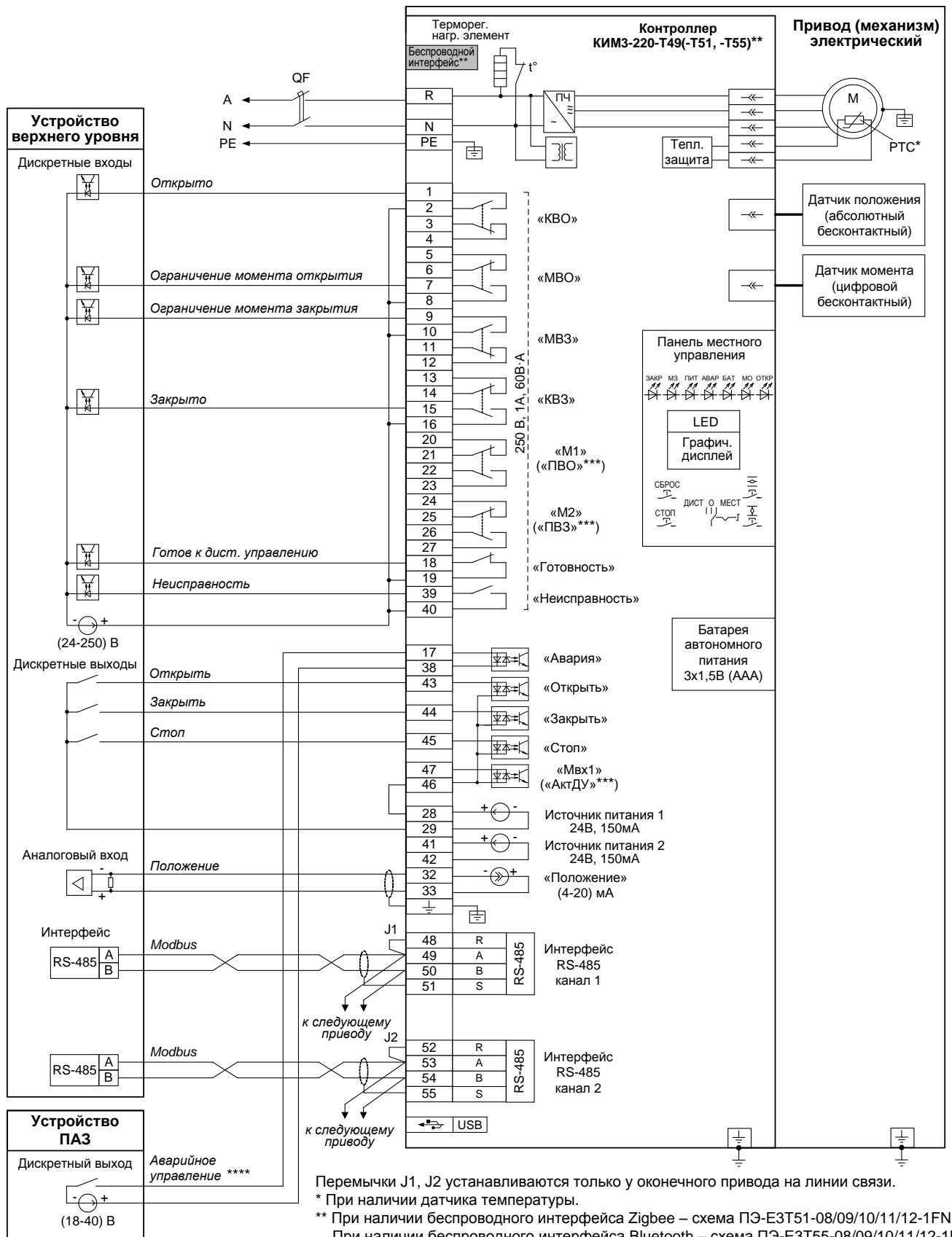
*** Назначение выходов по умолчанию.

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

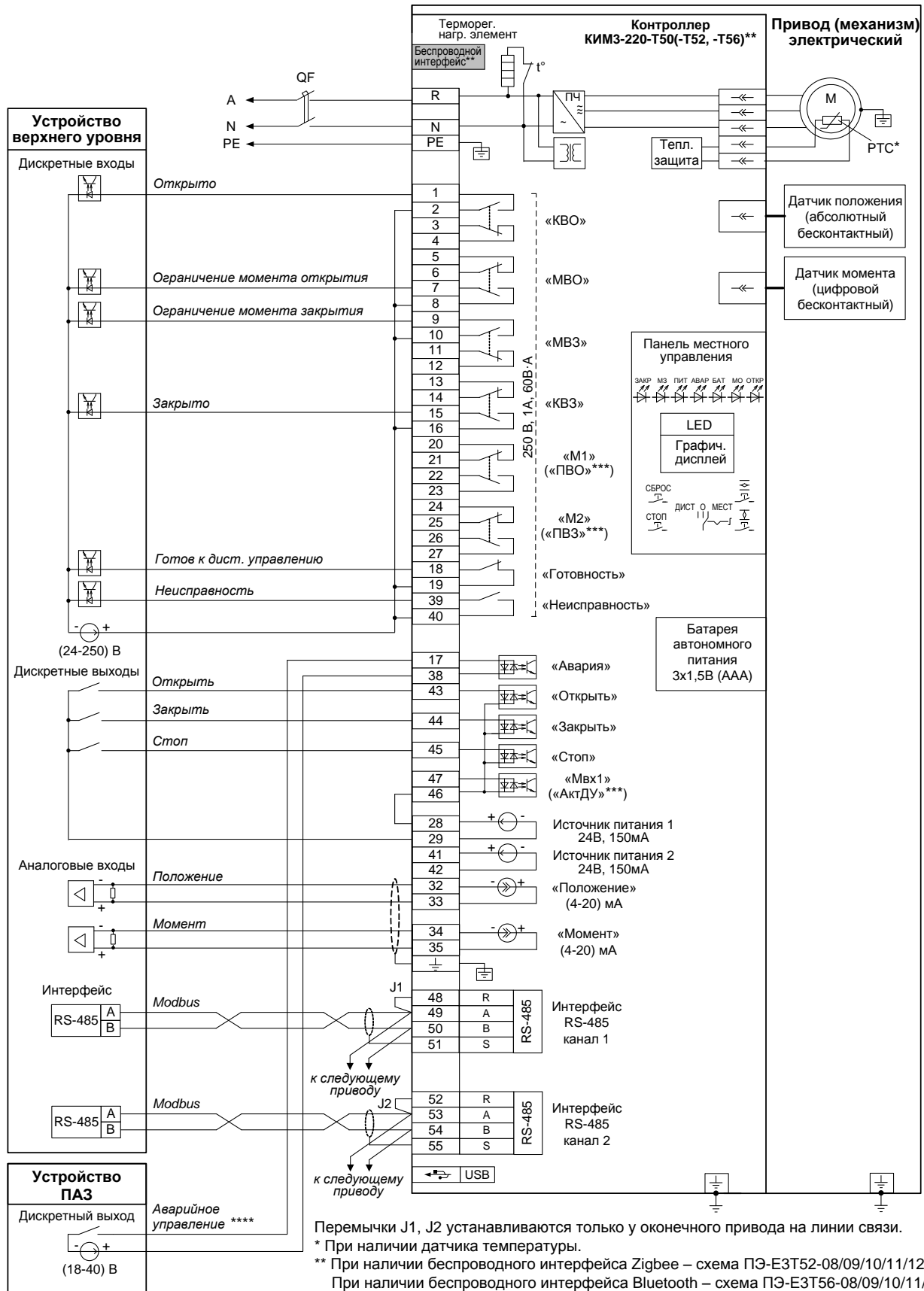


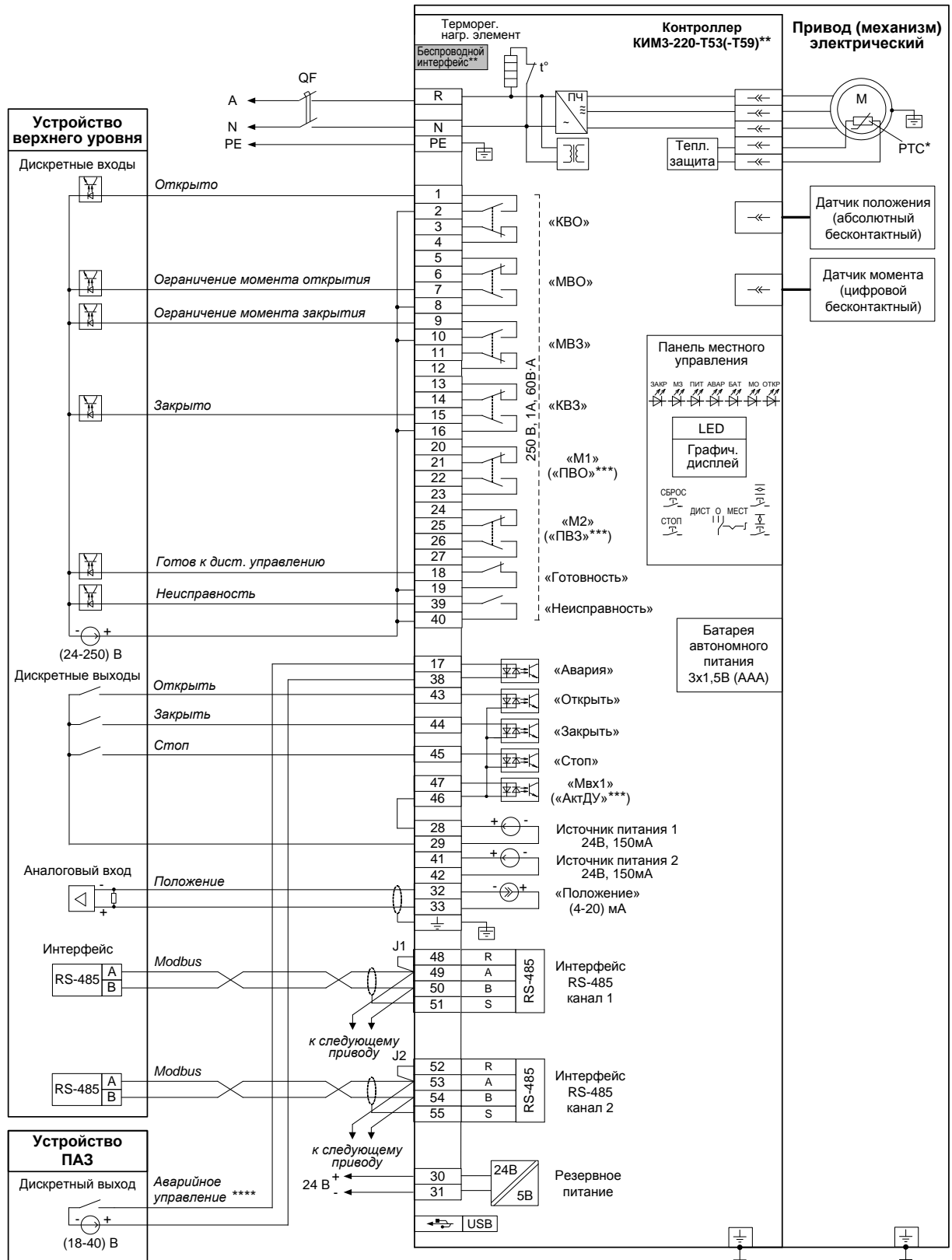
Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

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



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-Е3Т53-08/09/10/11/12-1FN.

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

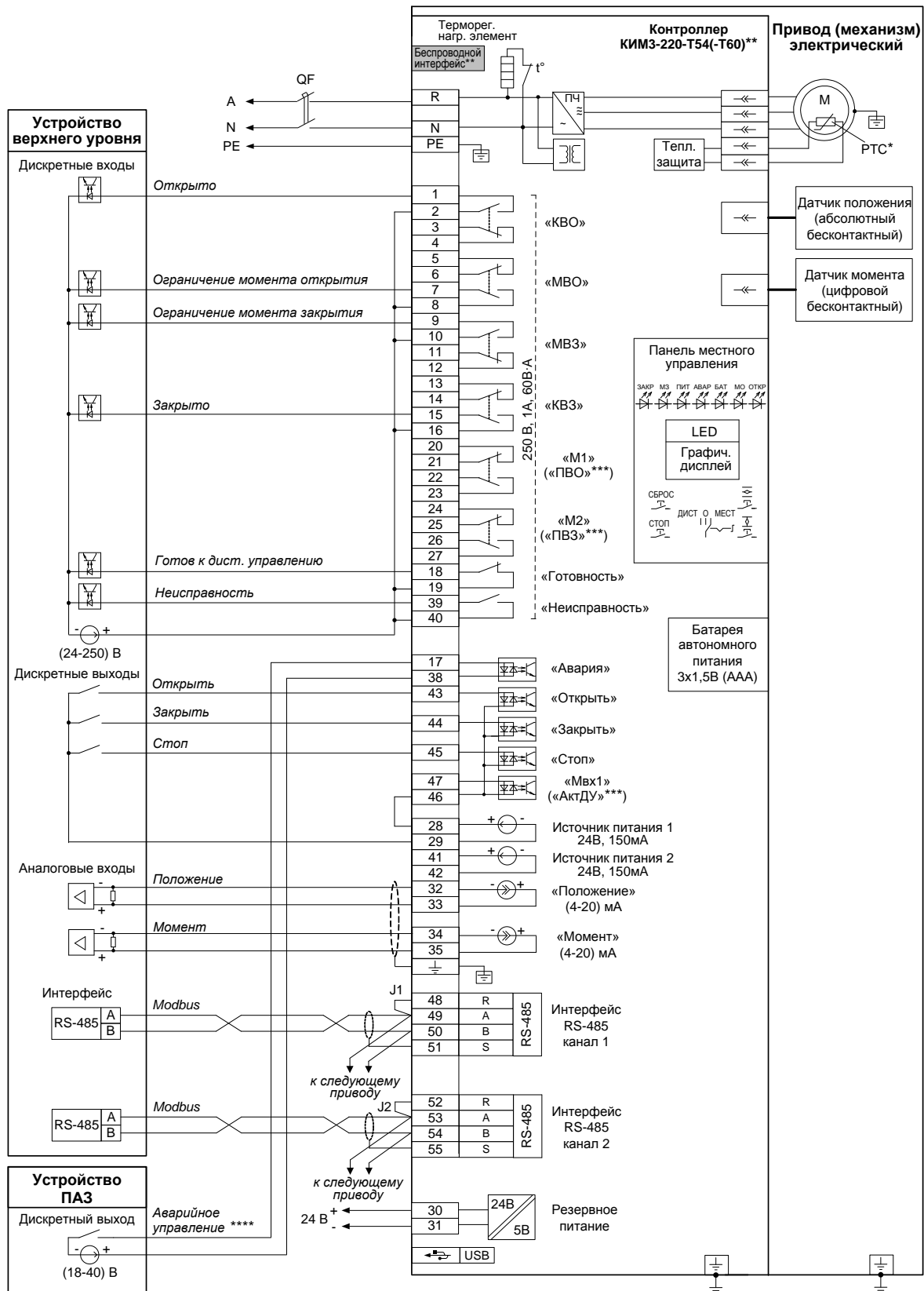
*** Назначение выходов по умолчанию.

**** 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.



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

* При наличии датчика температуры.

** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-ЕЗТ54-08/09/10/11/12-1FN.

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

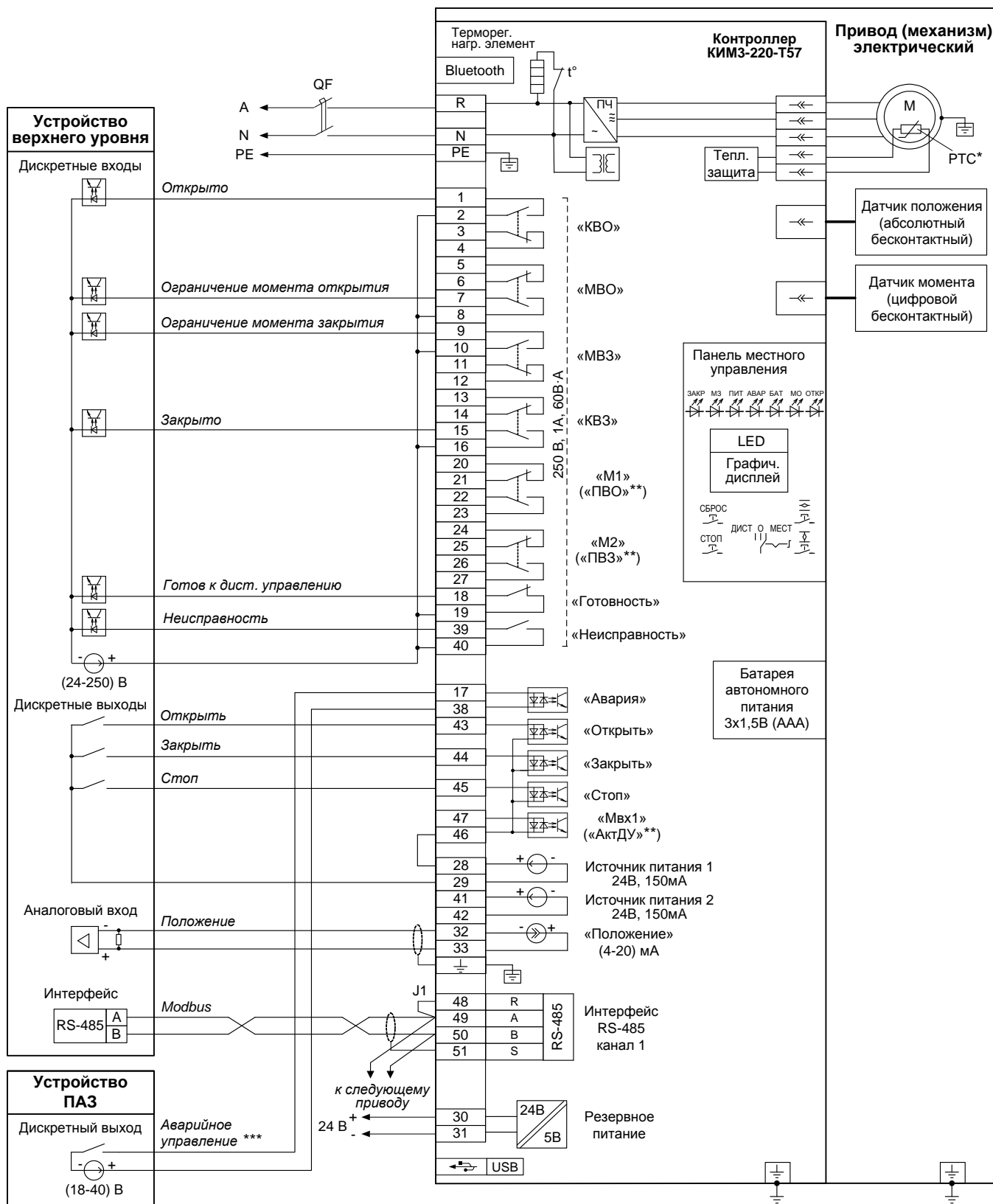
*** Назначение выходов по умолчанию.

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

П р и м е ч а н и е

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

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



Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

* При наличии датчика температуры.

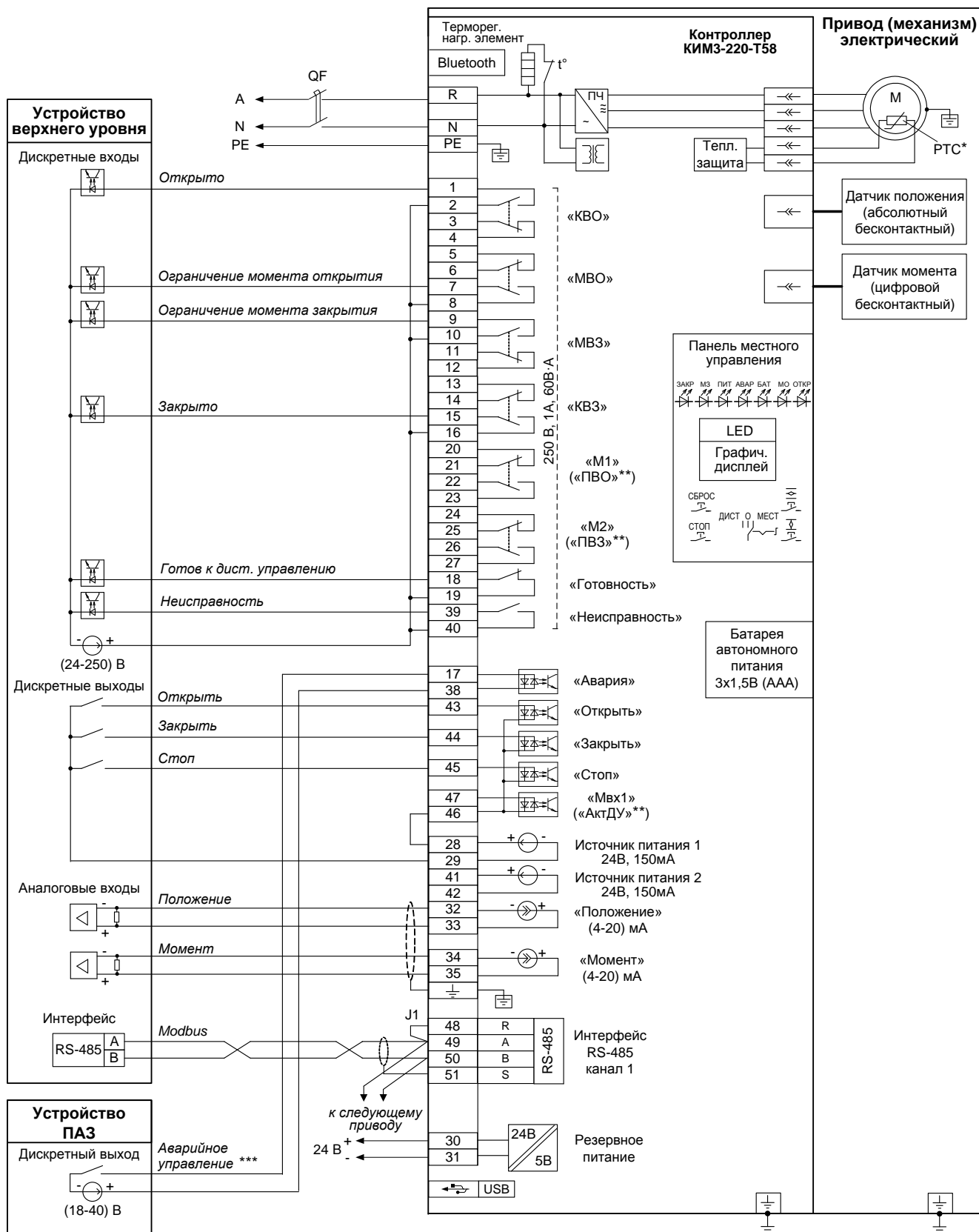
** Назначение выходов по умолчанию.

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

П р и м е ч а н и е

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

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



Перемычка J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

* При наличии датчика температуры.

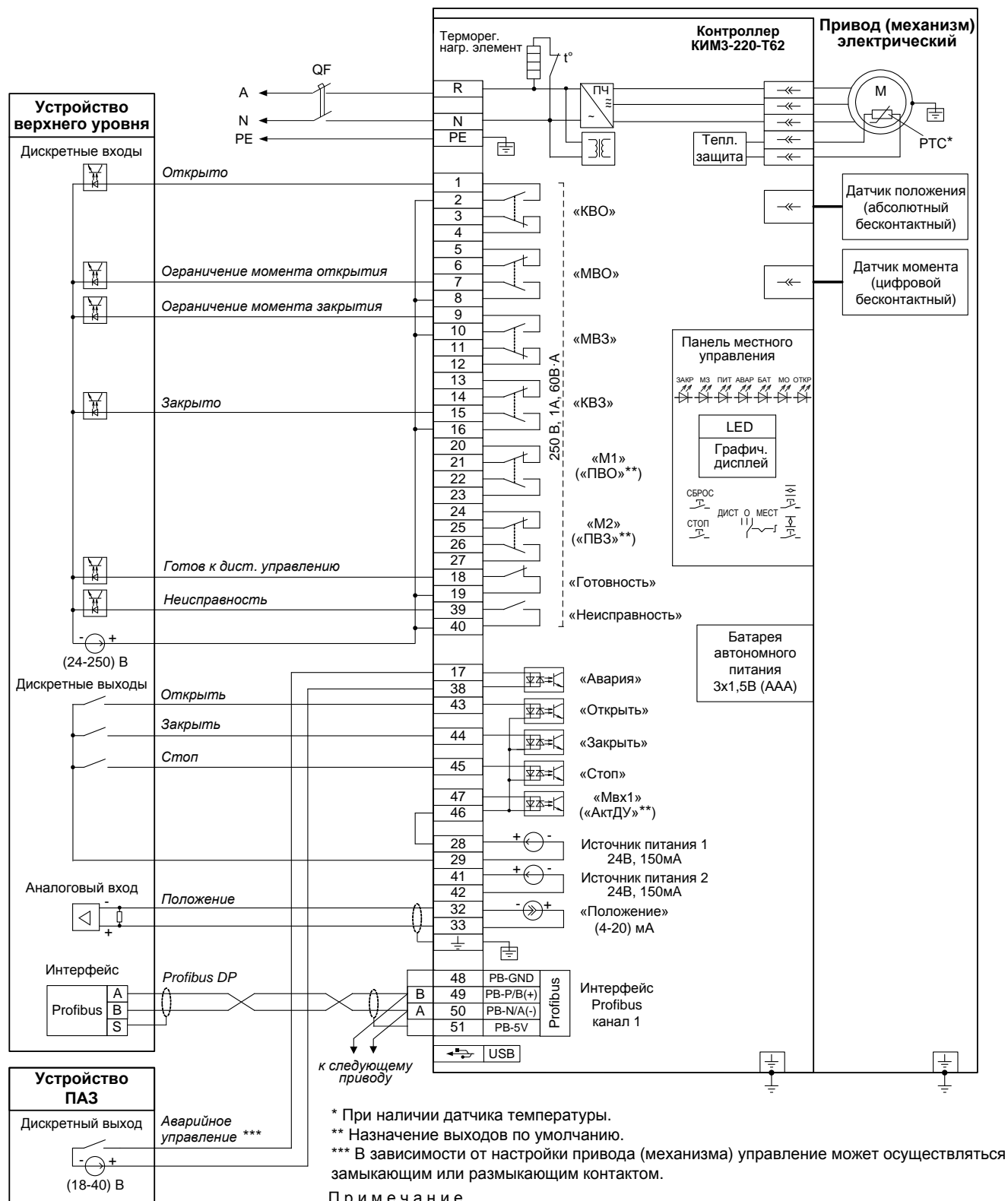
** Назначение выходов по умолчанию.

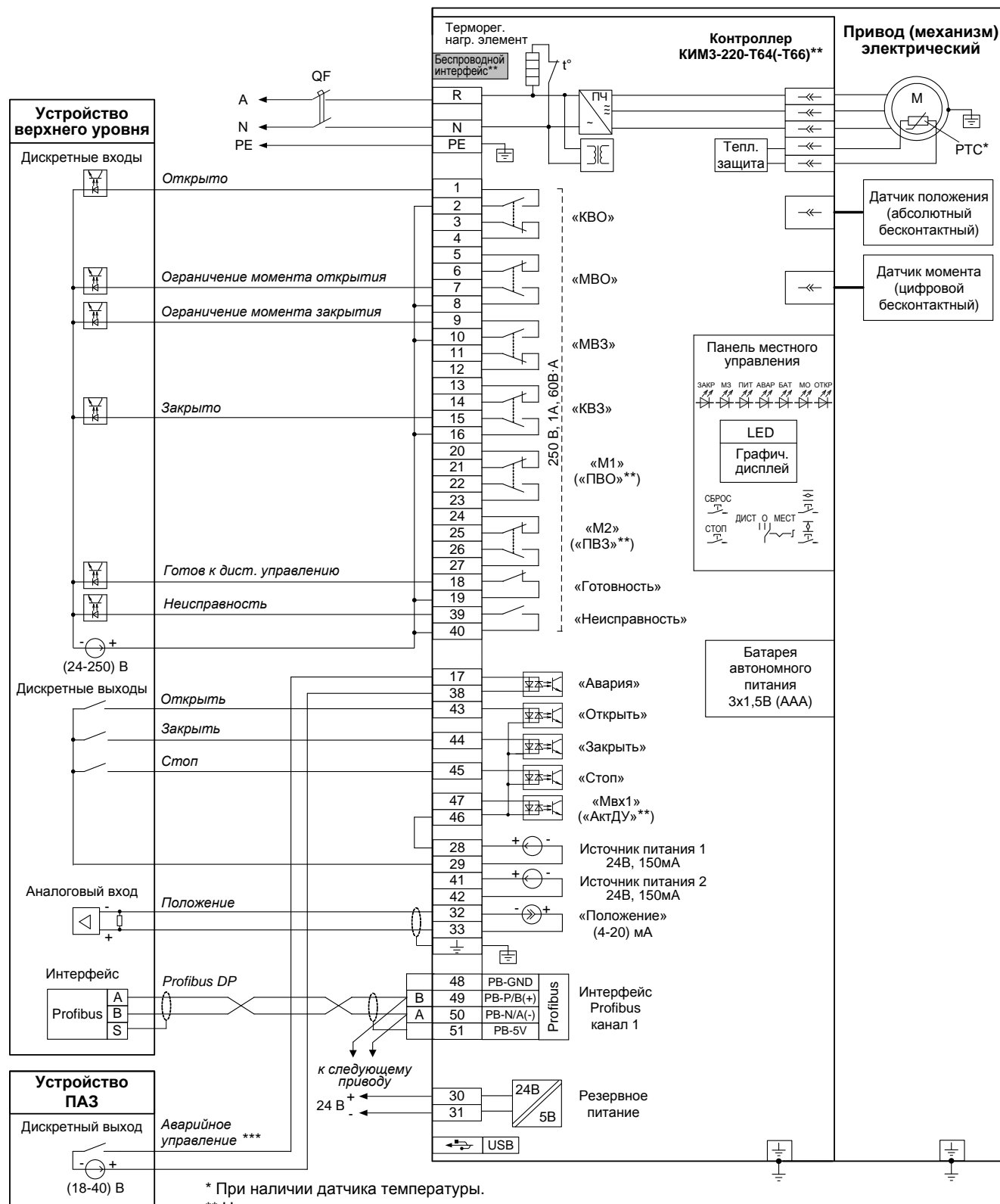
*** В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

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.

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

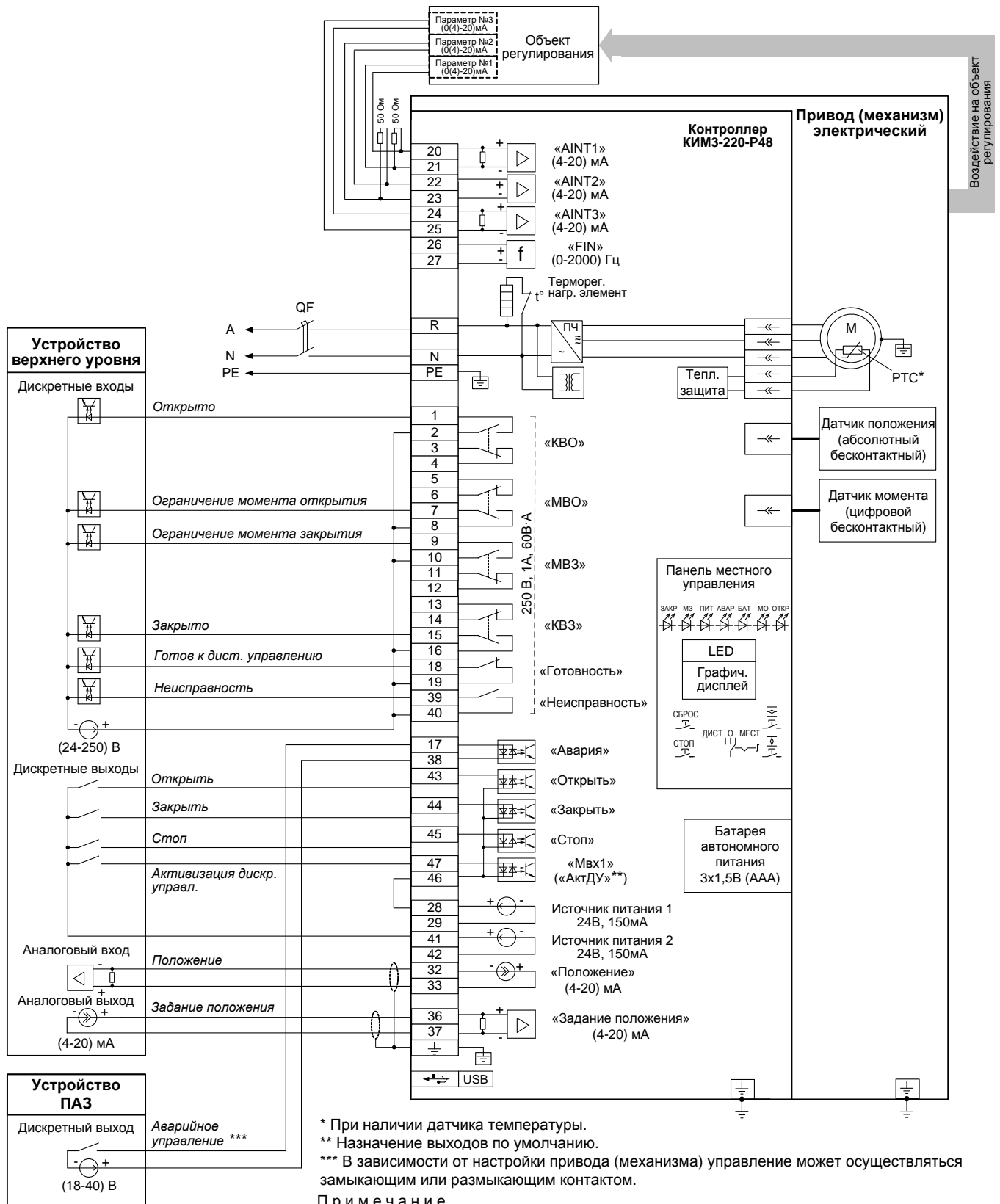
При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-ЕЗТ66-08/09/10/11/12-1FN.

**** 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.

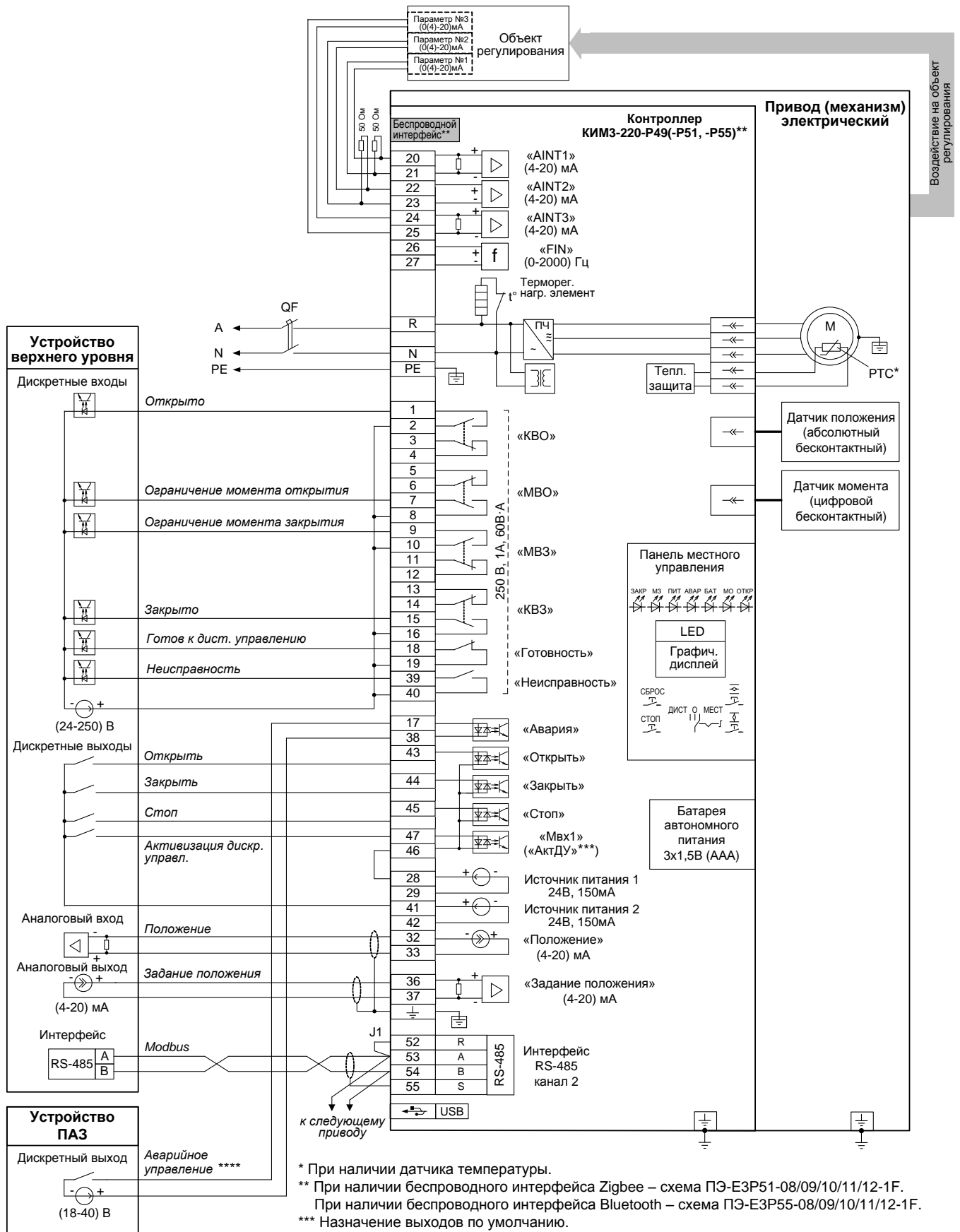
** Назначение выходов по умолчанию.

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

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-ЕЗР51-08/09/10/11/12-1F.
При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-ЕЗР55-08/09/10/11/12-1F.

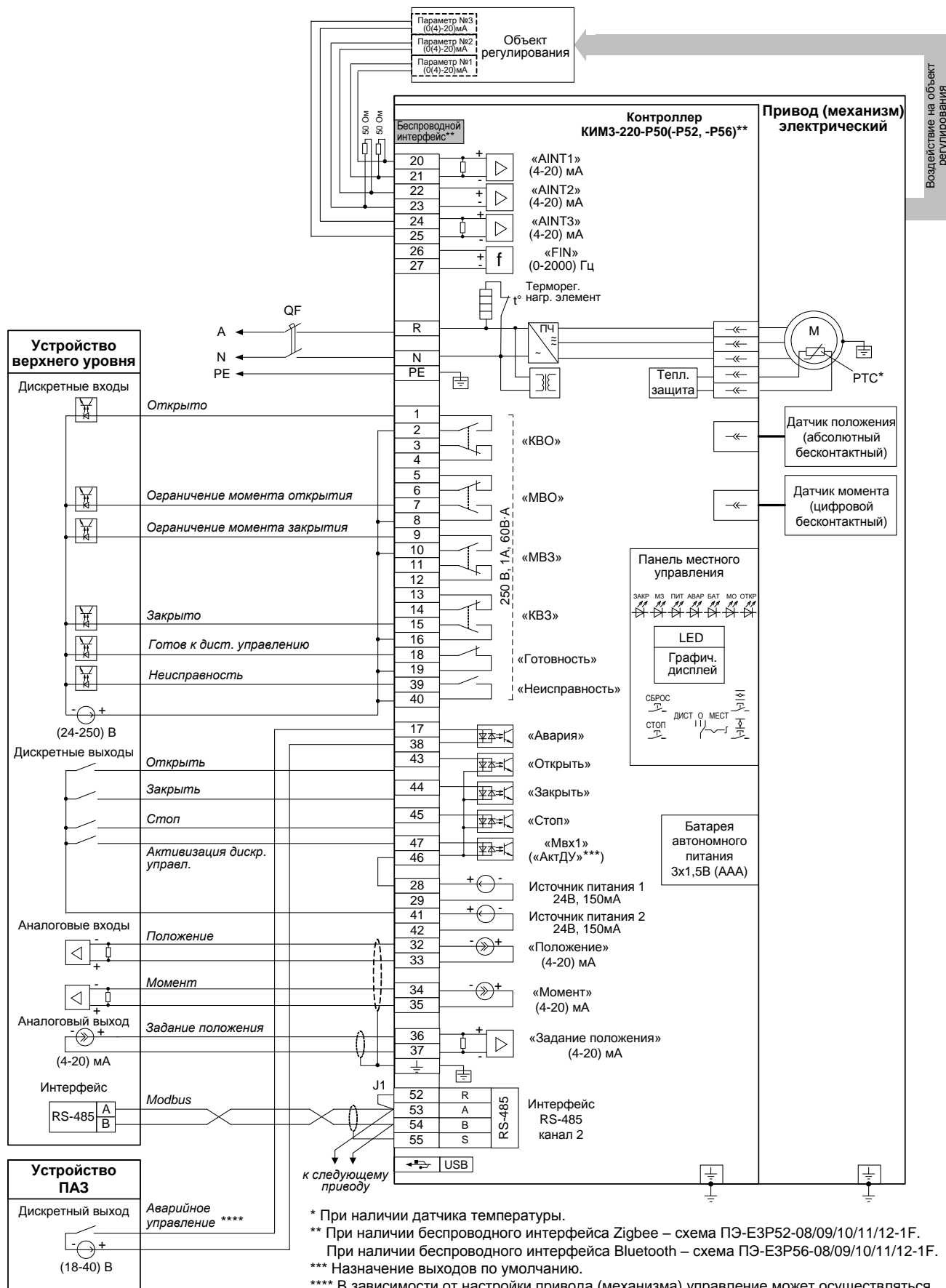
*** Назначение выходов по умолчанию.

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

П р и м е ч а н и е

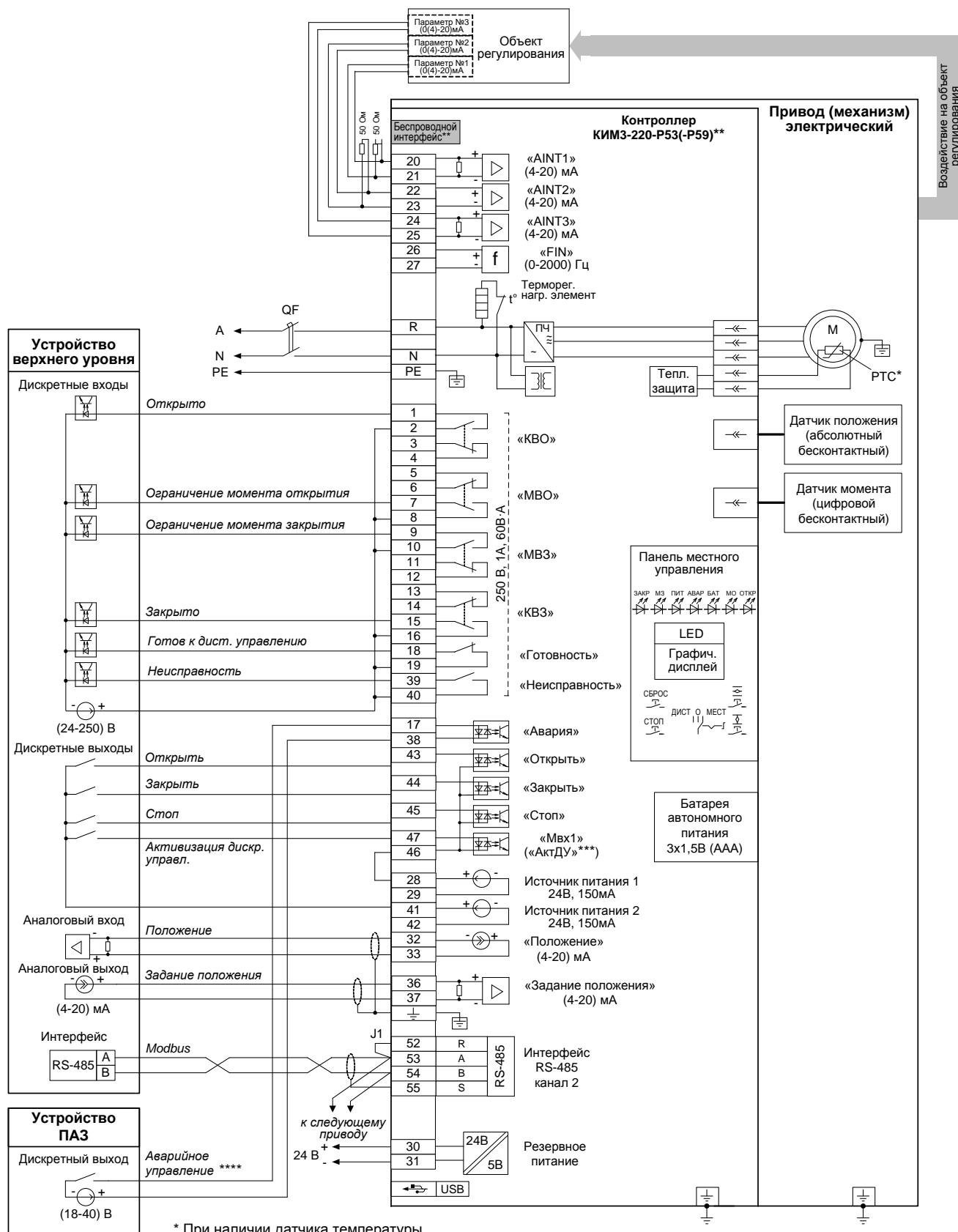
Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- 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-ЕЗР52-08/09/10/11/12-1F.
 При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-ЕЗР56-08/09/10/11/12-1F.
 *** 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.



* При наличии датчика температуры.

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

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

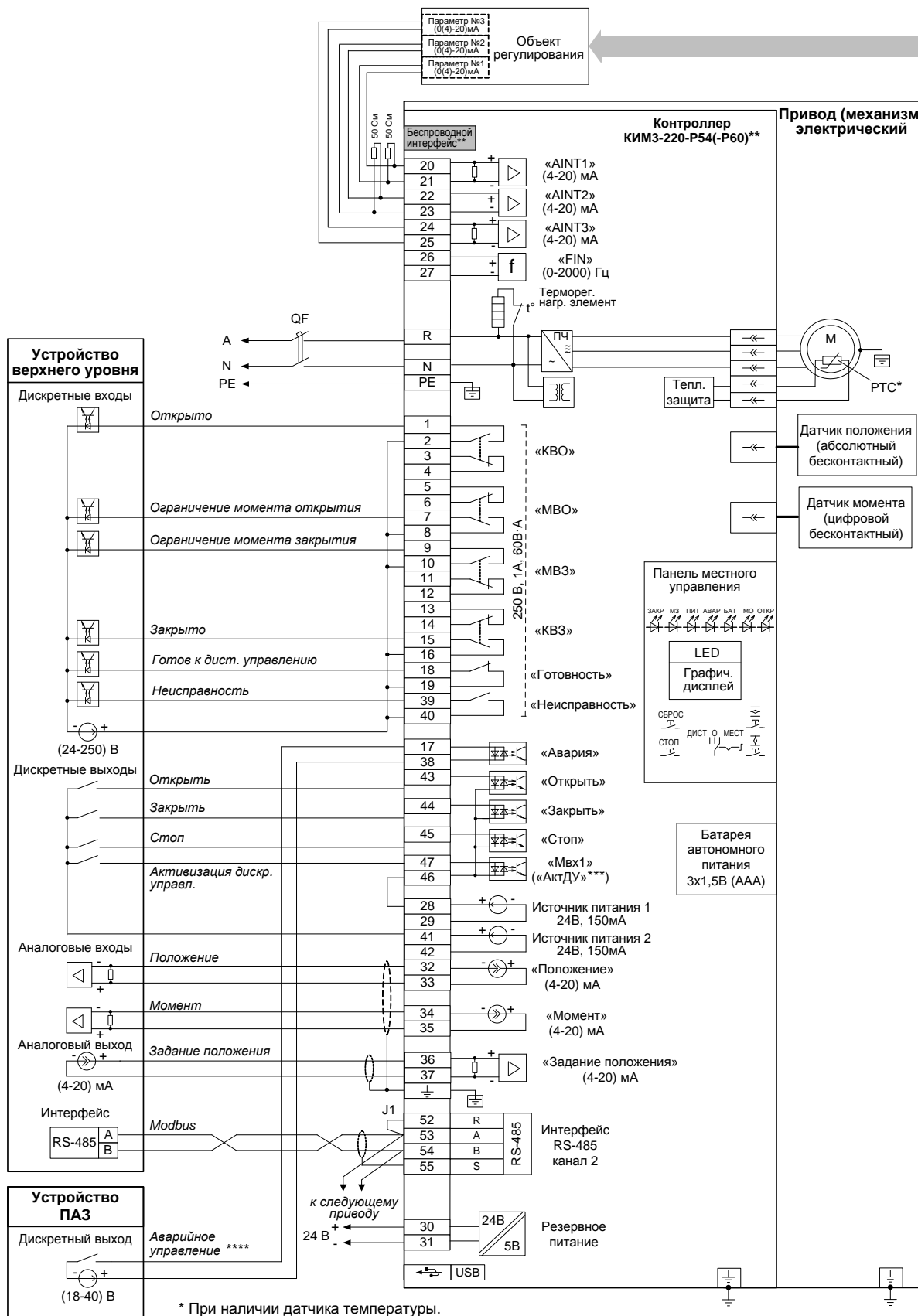
*** Назначение выходов по умолчанию.

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

П р и м е ч а н и е

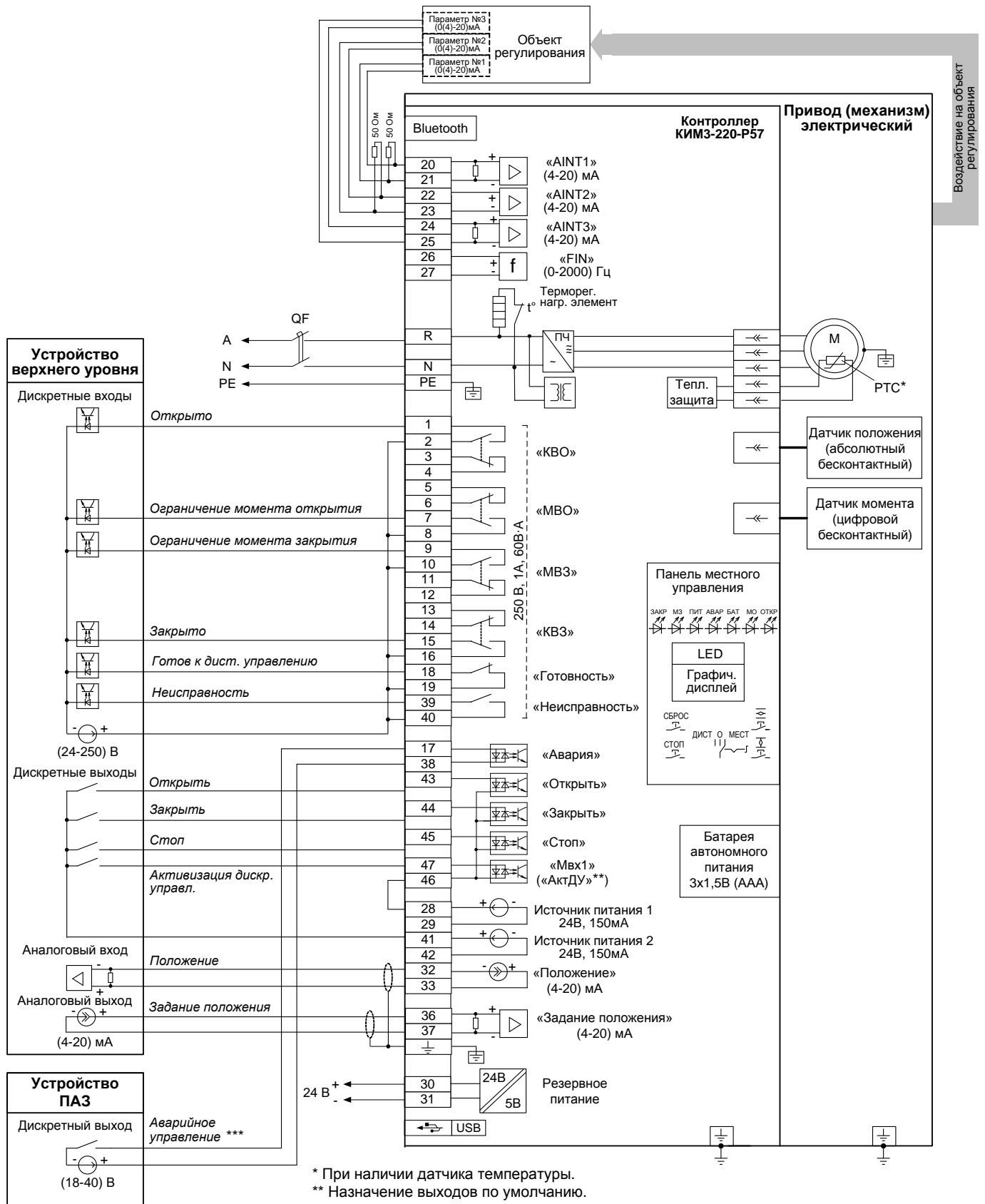
Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

- 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-ЕЗР54-08/09/10/11/12-1F.
 При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-ЕЗР60-08/09/10/11/12-1F.
 *** 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.



* При наличии датчика температуры.

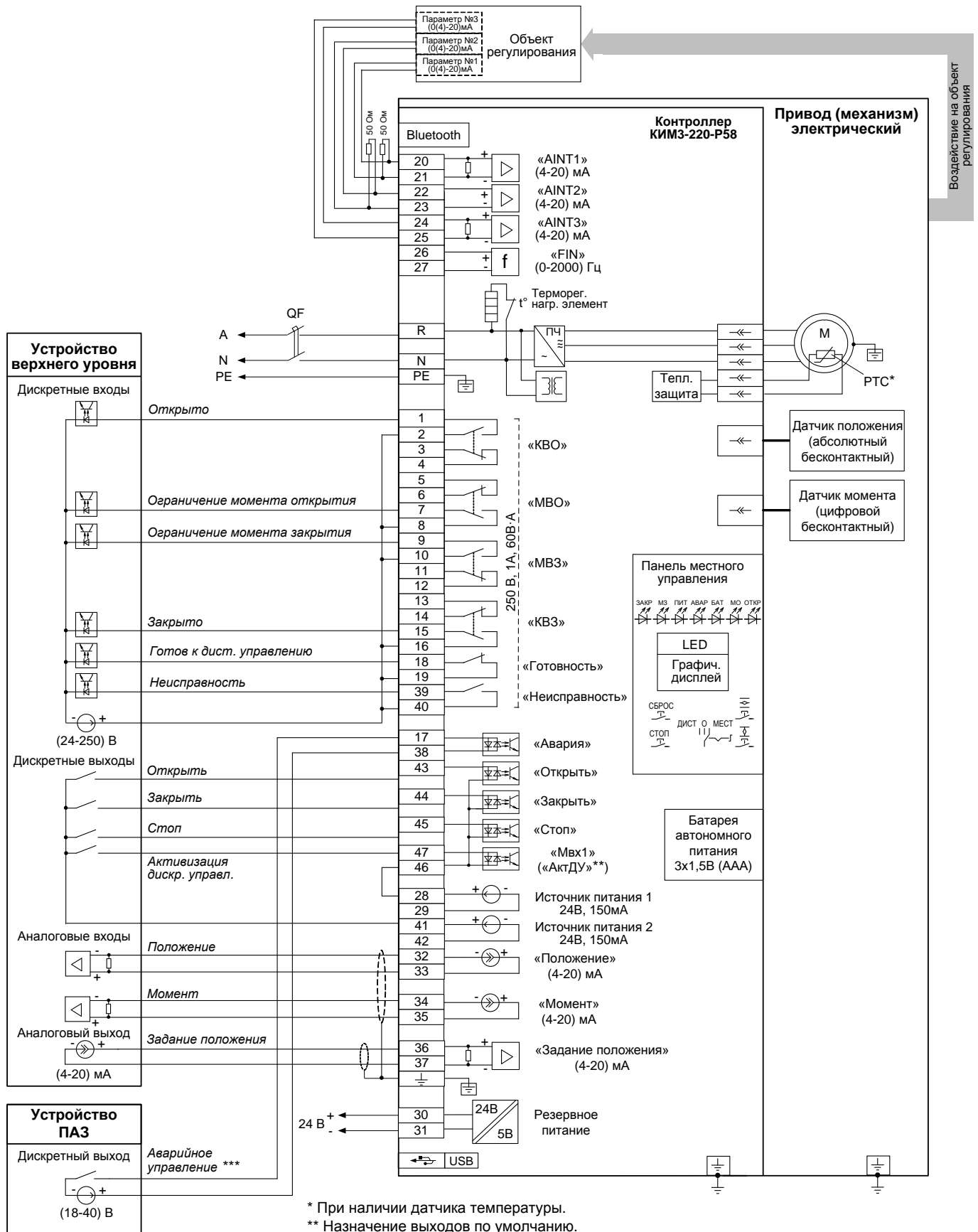
** Назначение выходов по умолчанию.

*** 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.



* При наличии датчика температуры.

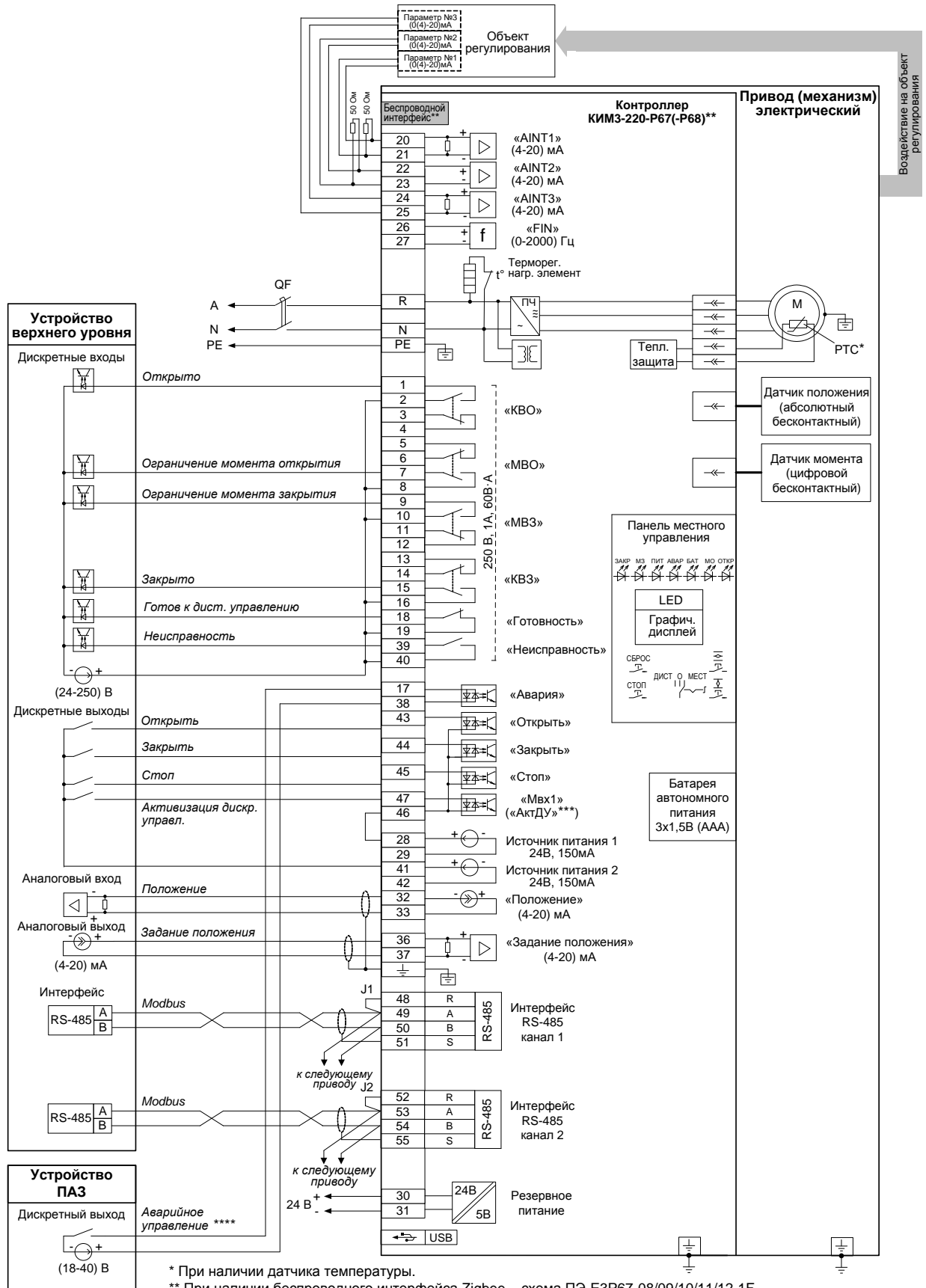
** Назначение выходов по умолчанию.

*** 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-ЕЗР67-08/09/10/11/12-1F.

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

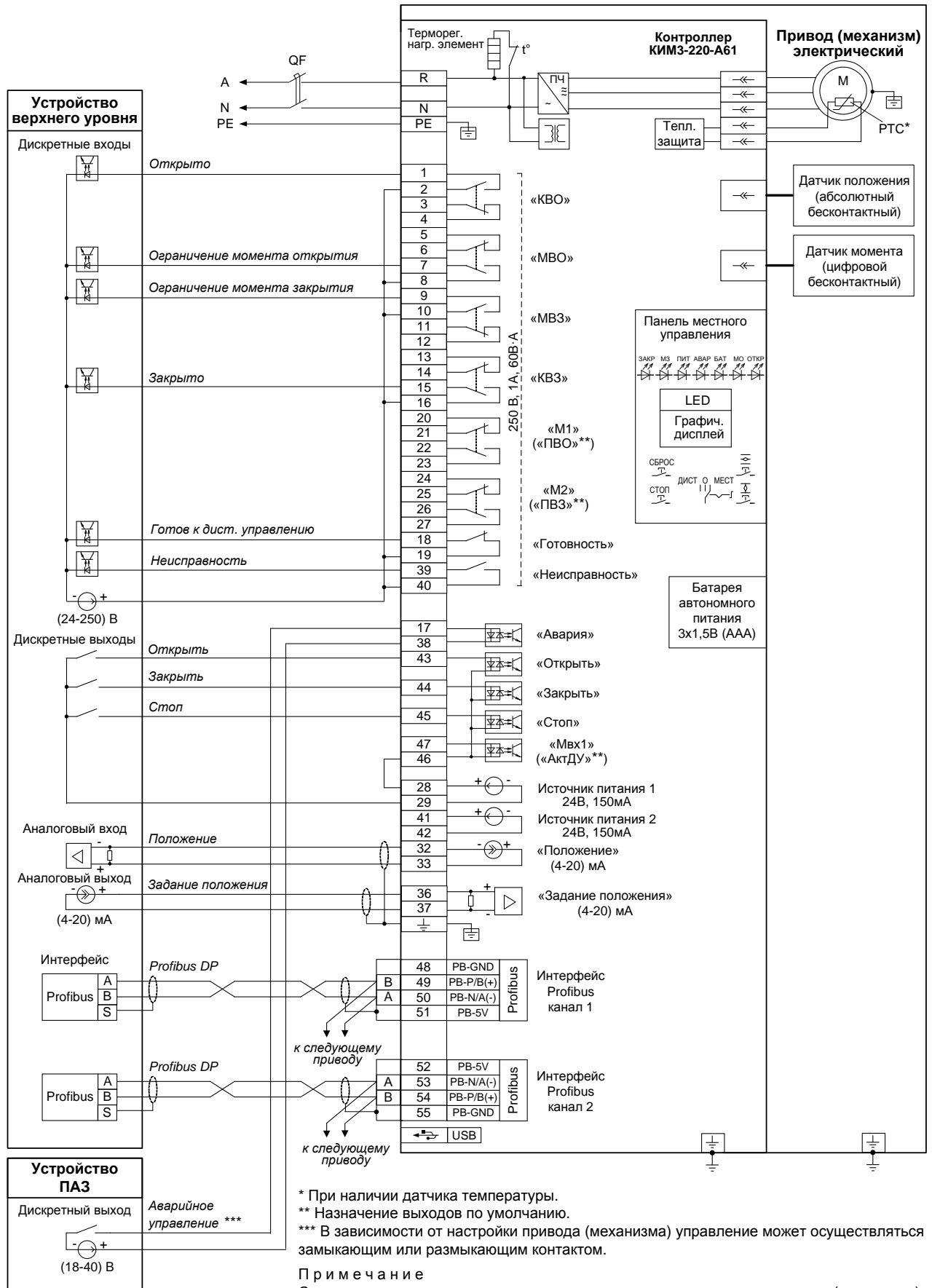
*** Назначение выходов по умолчанию.

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

Примечание

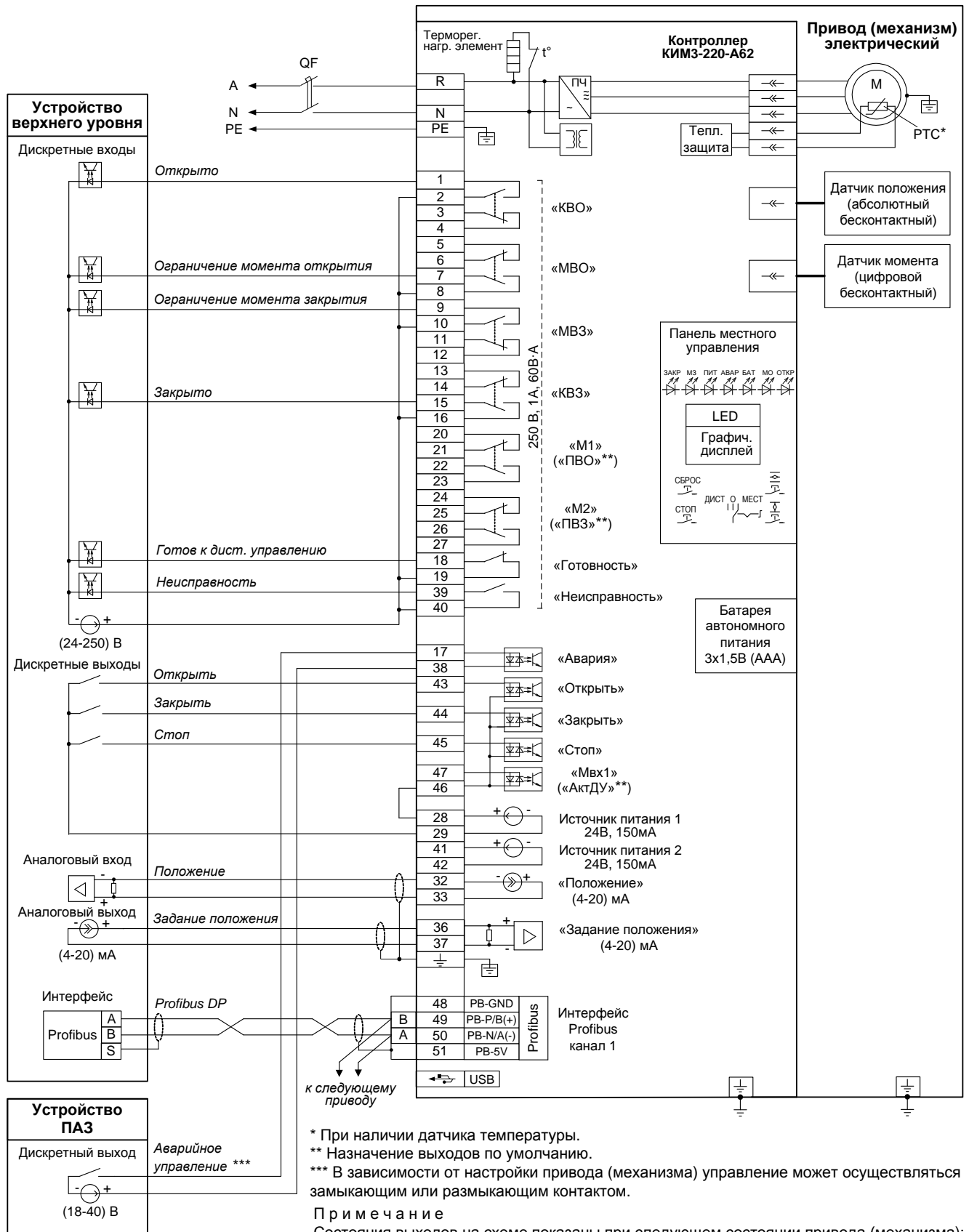
Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

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



* 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.



* При наличии датчика температуры.

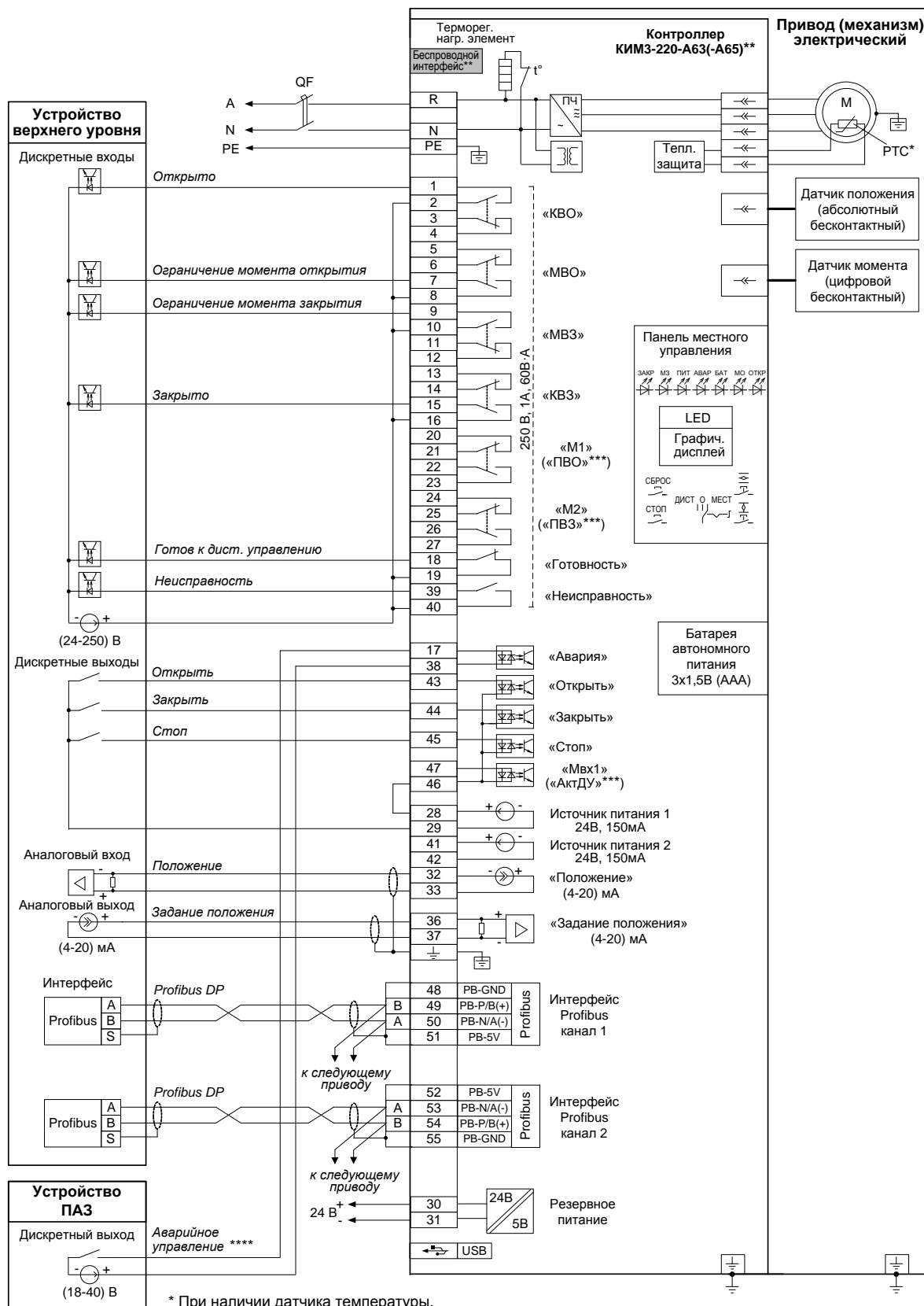
** Назначение выходов по умолчанию.

*** 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.



* При наличии датчика температуры.

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

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

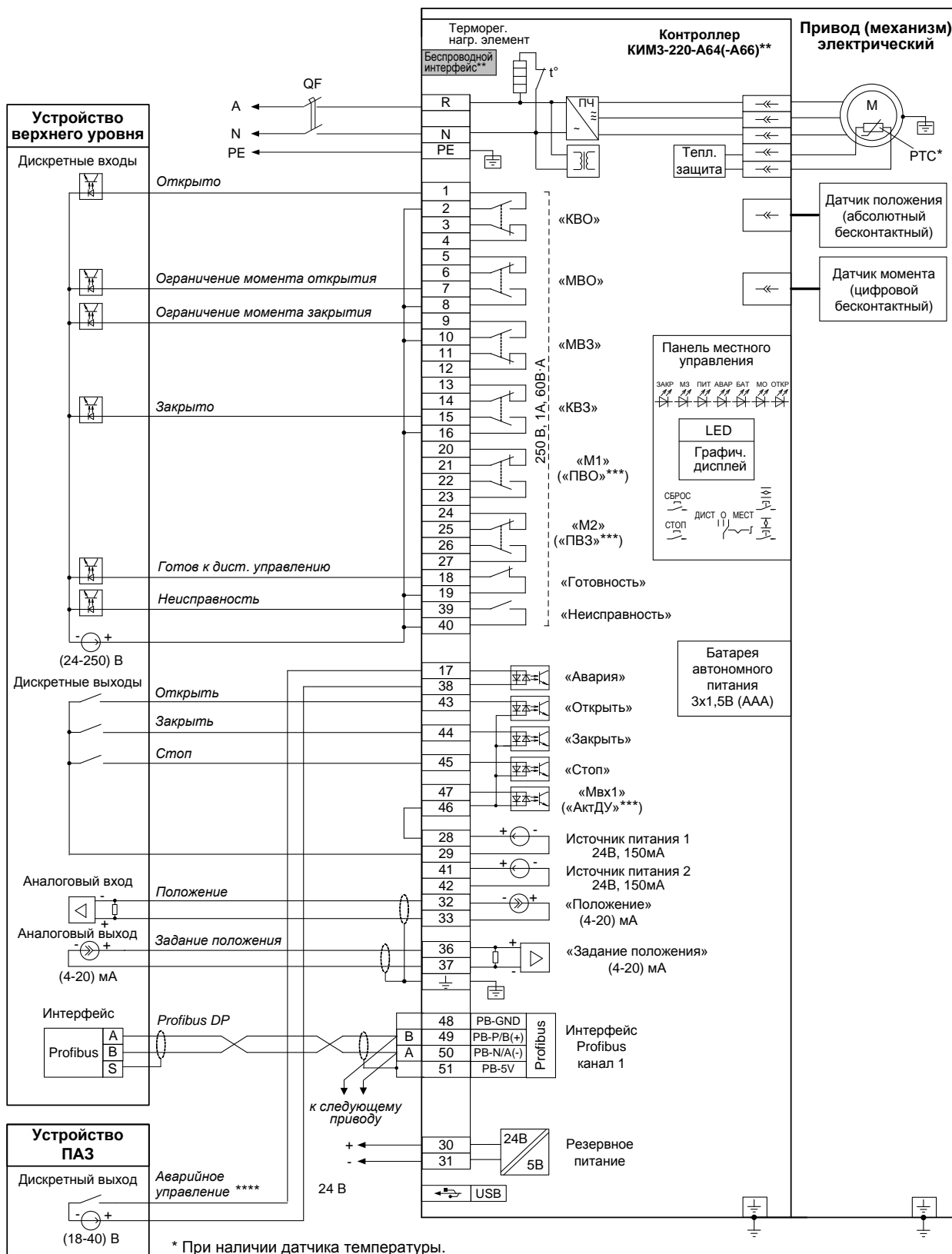
*** Назначение выходов по умолчанию.

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

Примечание

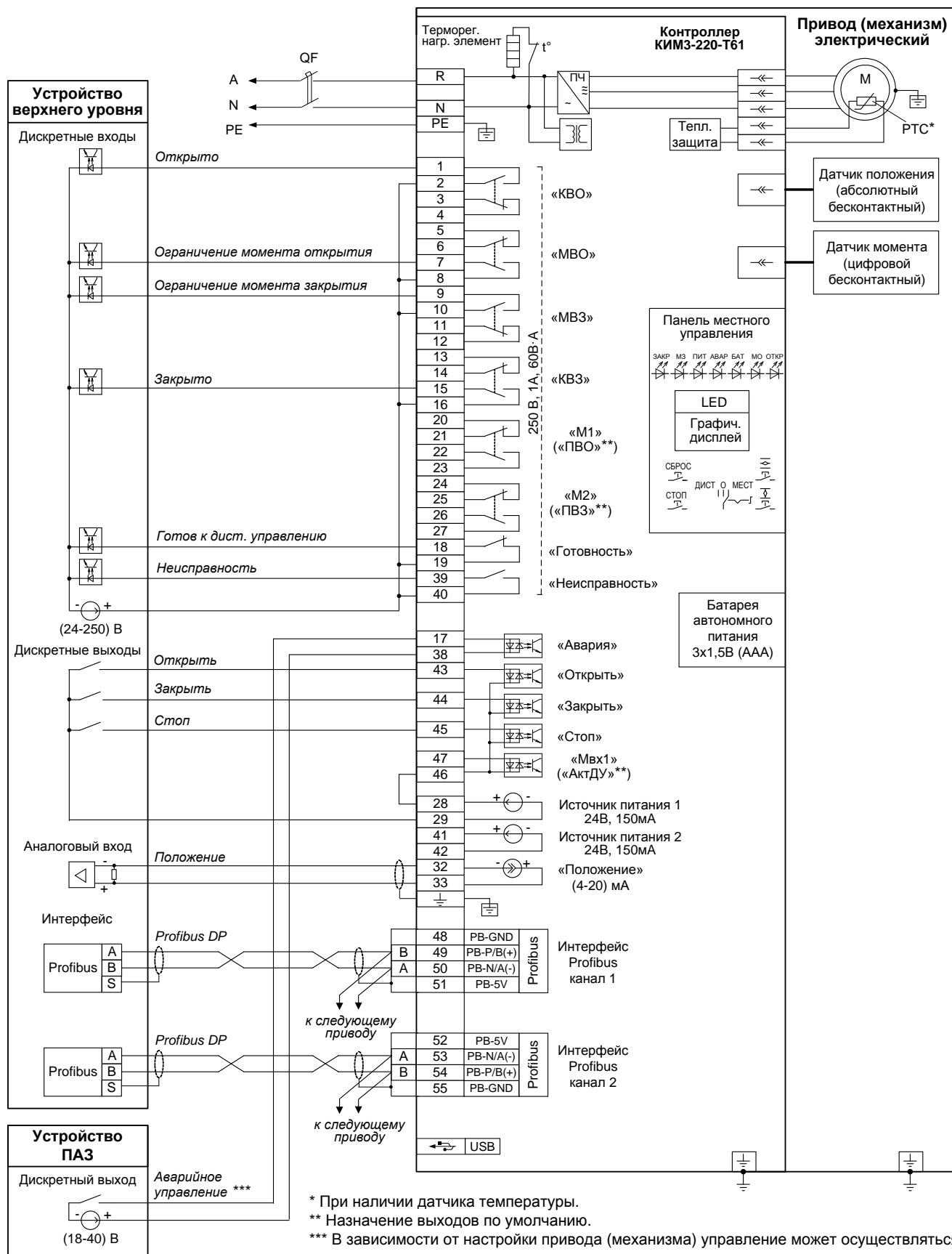
Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

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



* При наличии датчика температуры.
 ** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-Е3А64-08/09/10/11/12-1F.
 При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-Е3А66-08/09/10/11/12-1F.
 *** 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.



* При наличии датчика температуры.

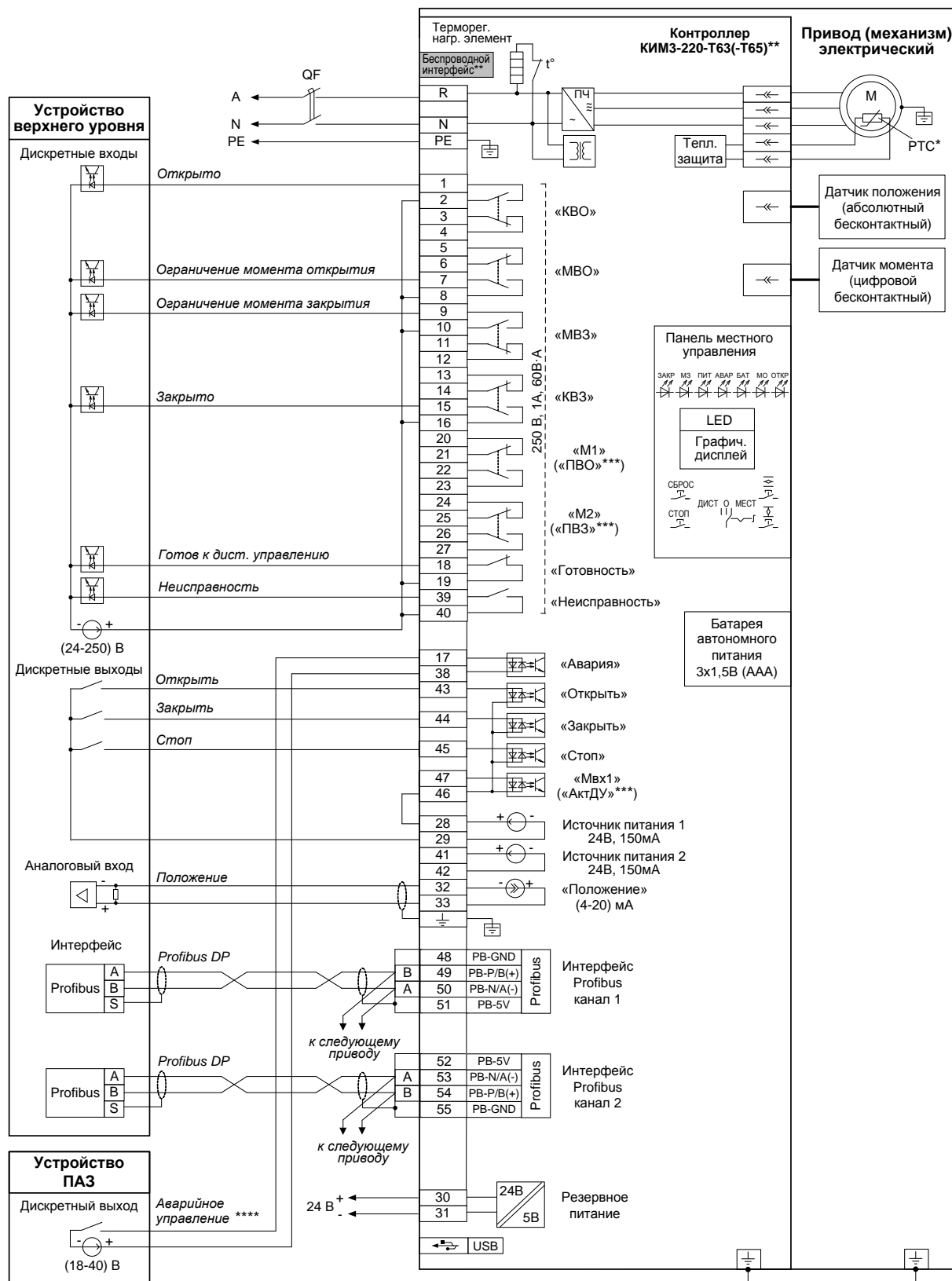
** Назначение выходов по умолчанию.

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

П р и м е ч а н и е

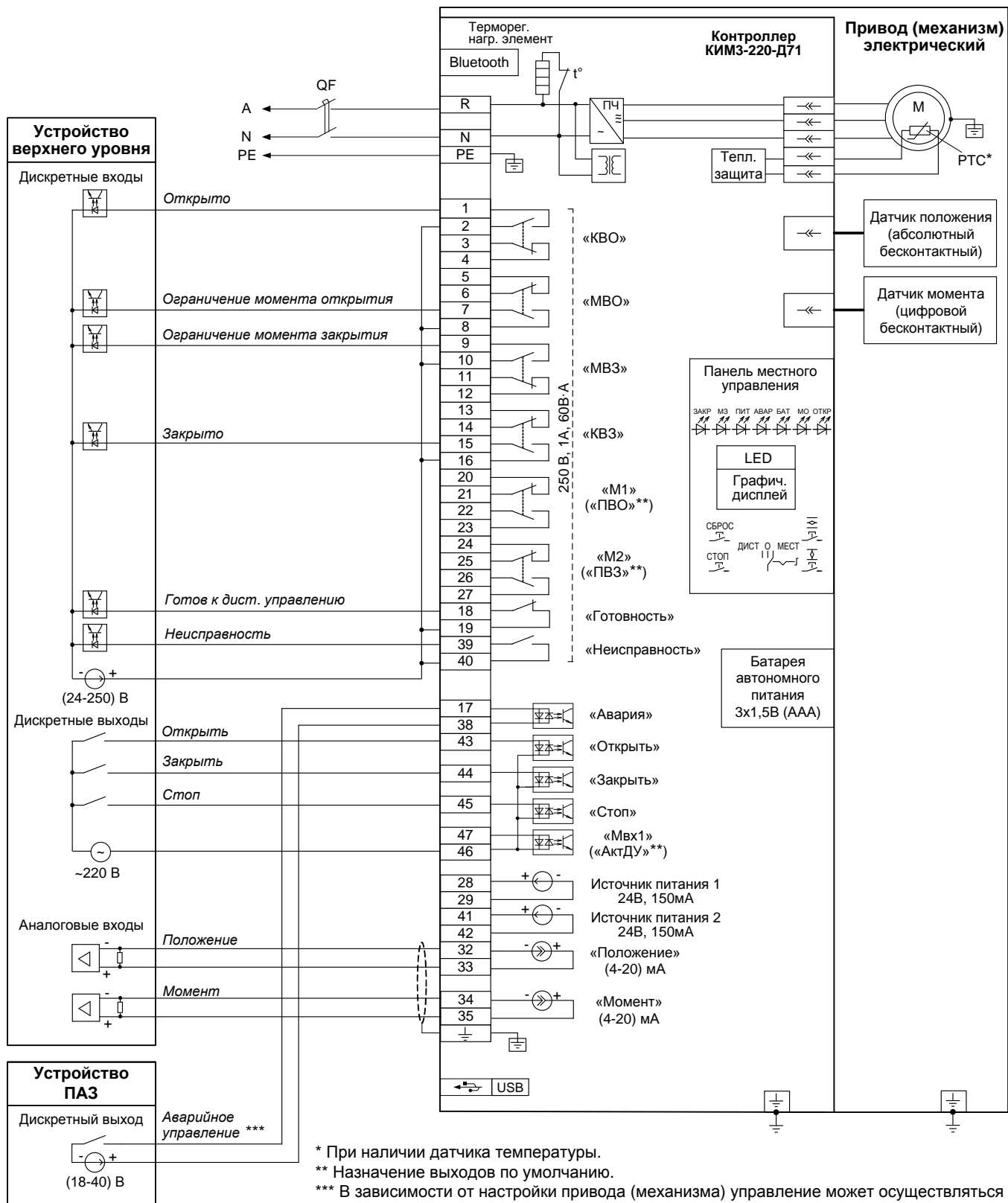
Состояния выходов на схеме показаны при следующем состоянии привода (механизма):

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



* При наличии датчика температуры.
 ** При наличии беспроводного интерфейса Zigbee – схема ПЭ-ЕЗТ63-08/09/10/11/12-1F.
 При наличии беспроводного интерфейса Bluetooth – схема ПЭ-ЕЗТ65-08/09/10/11/12-1F.
 *** 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.



* При наличии датчика температуры.

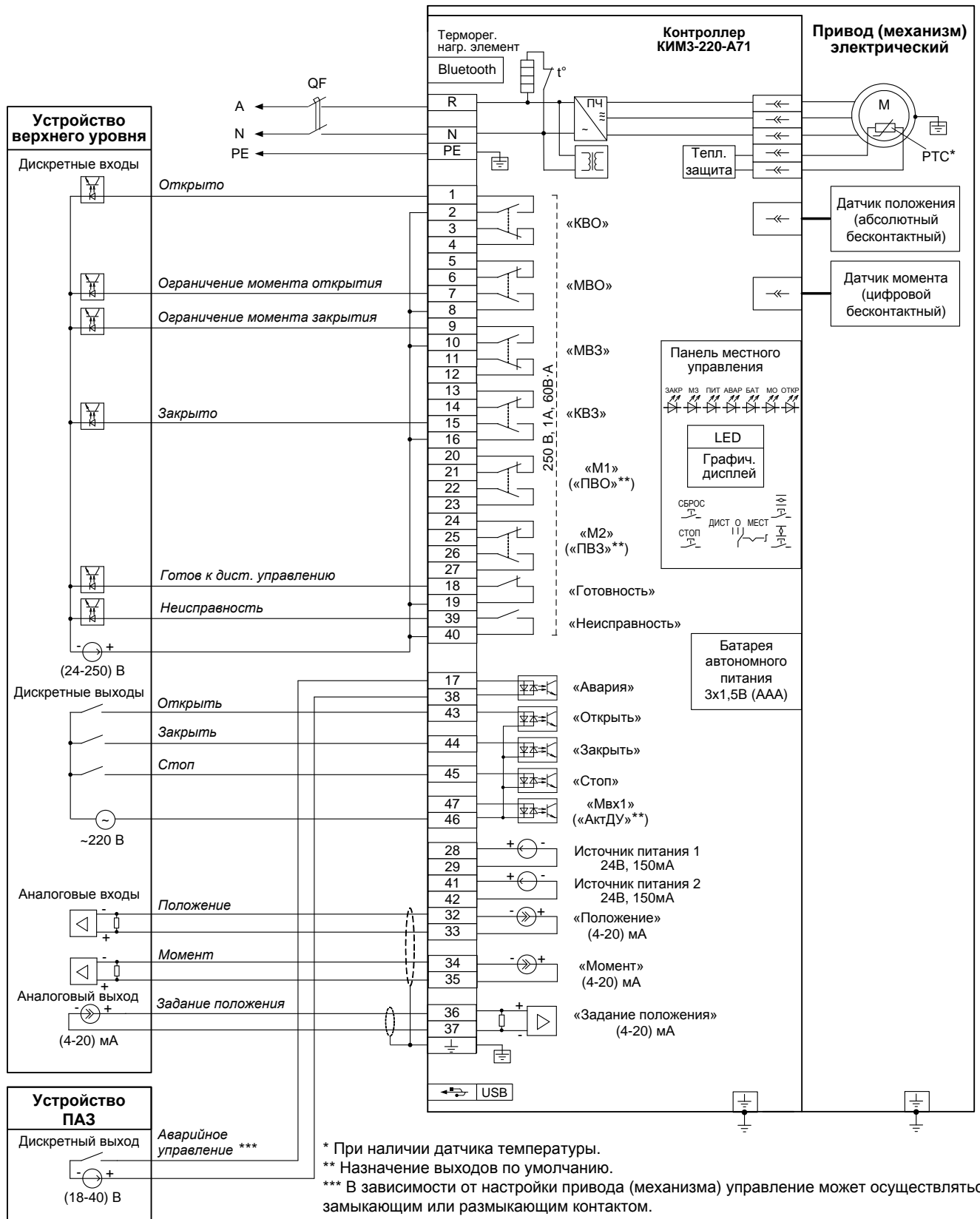
** Назначение выходов по умолчанию.

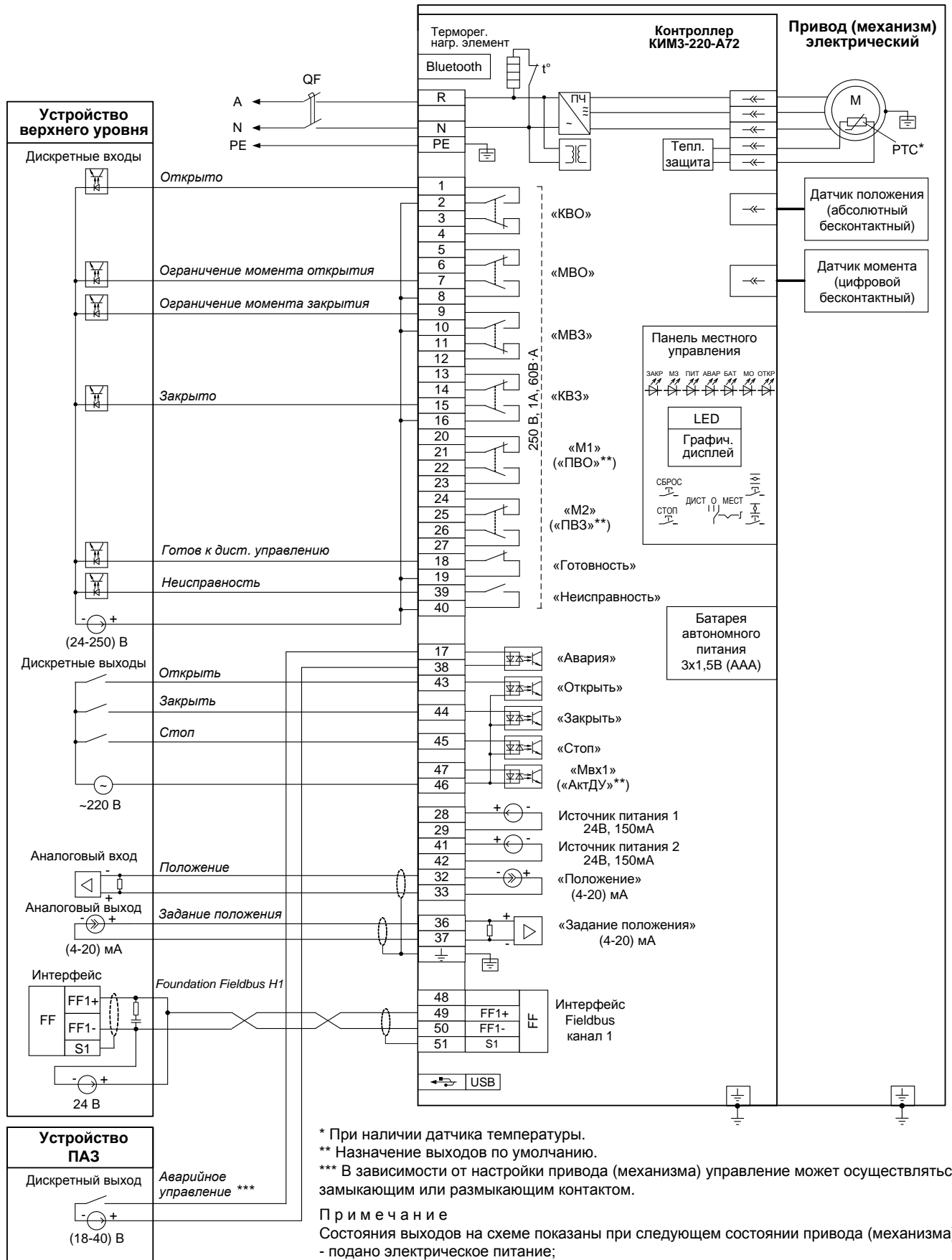
*** В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

П р и м е ч а н и е

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

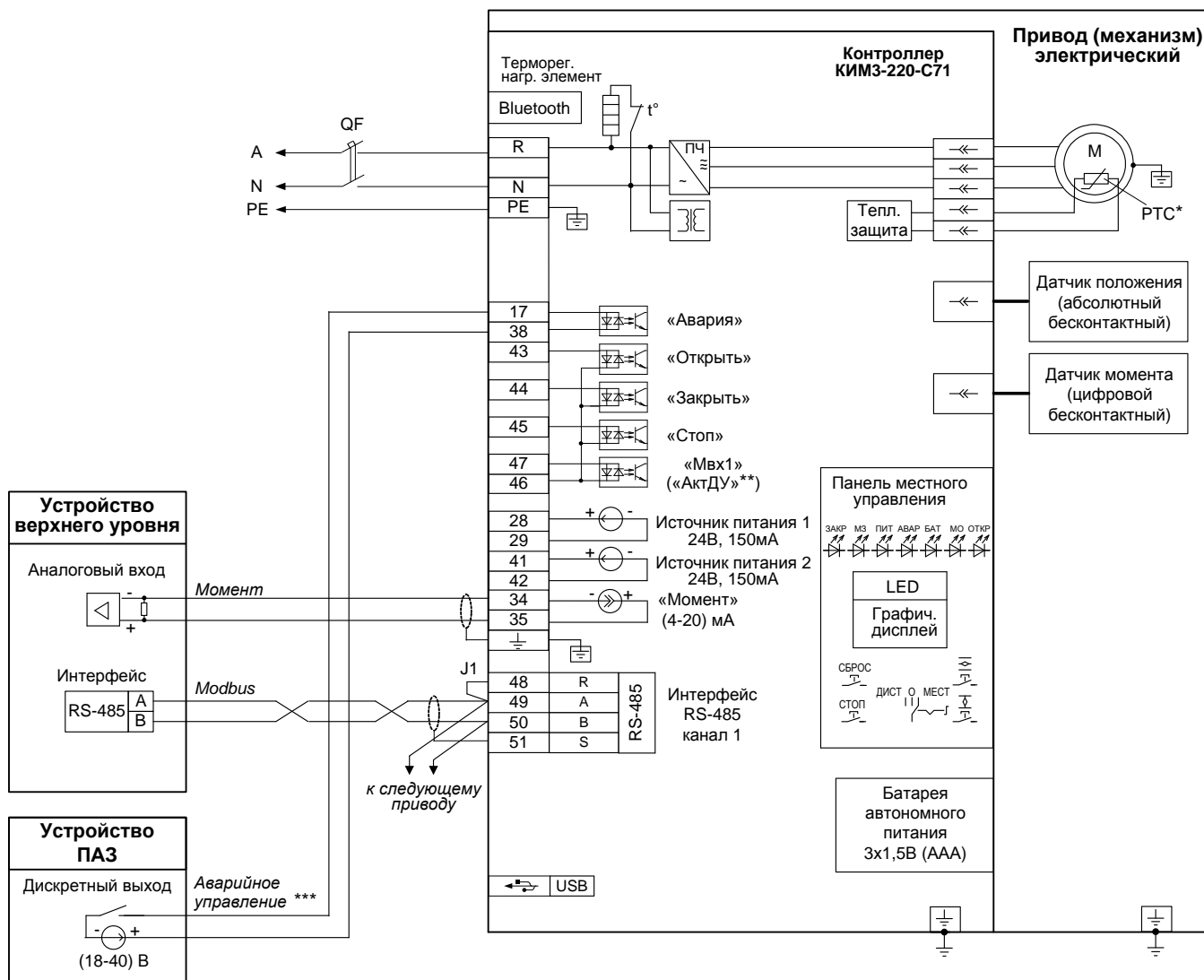
- подано электрическое питание;
- в режиме дистанционного управления;
- выходной орган установлен в среднем положении;
- момент (усилие) на выходном органе и неисправность отсутствуют.





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

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

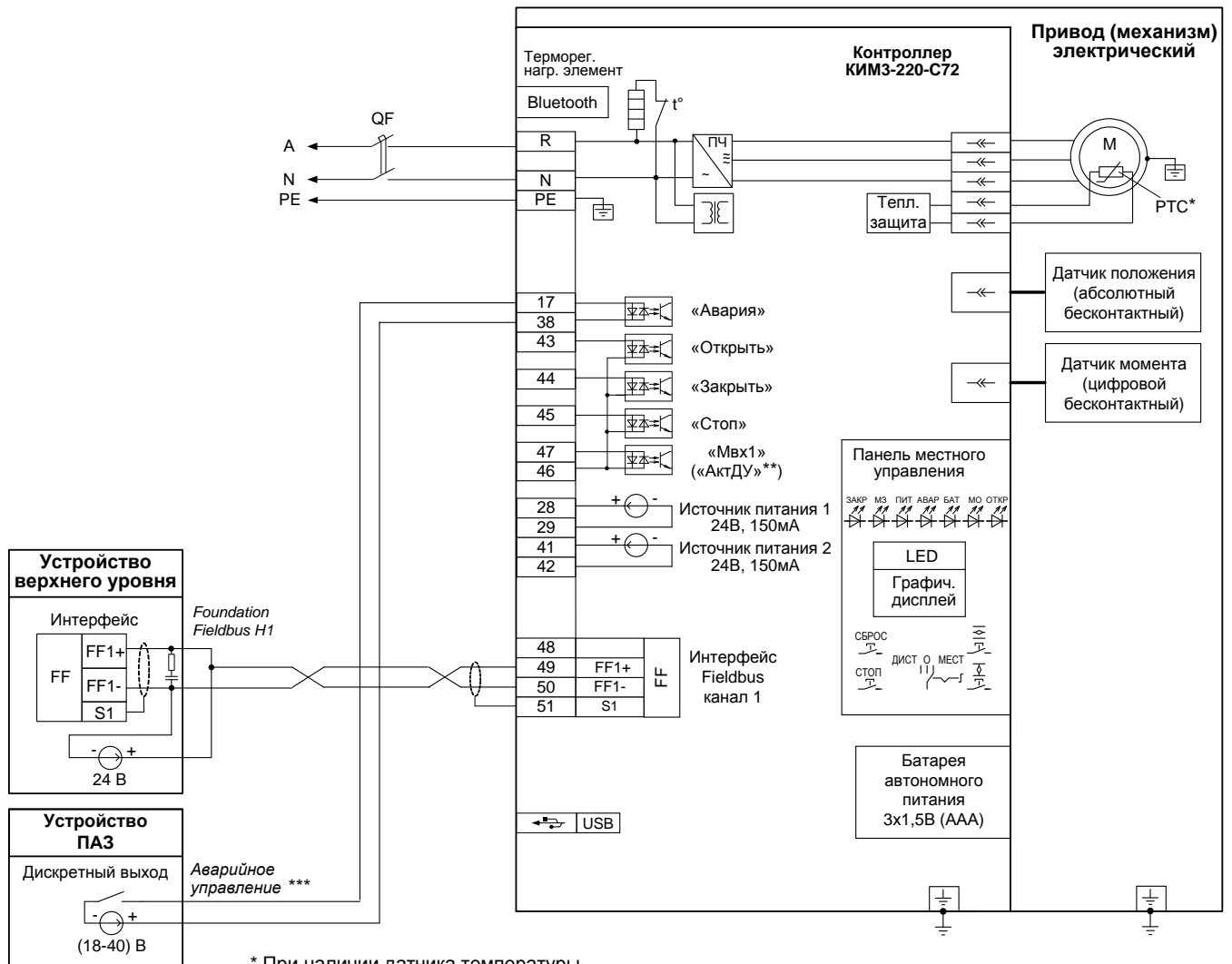


Переключатель J1 устанавливается только у оконечного привода на линии связи.

* При наличии датчика температуры.

** Назначение выходов по умолчанию.

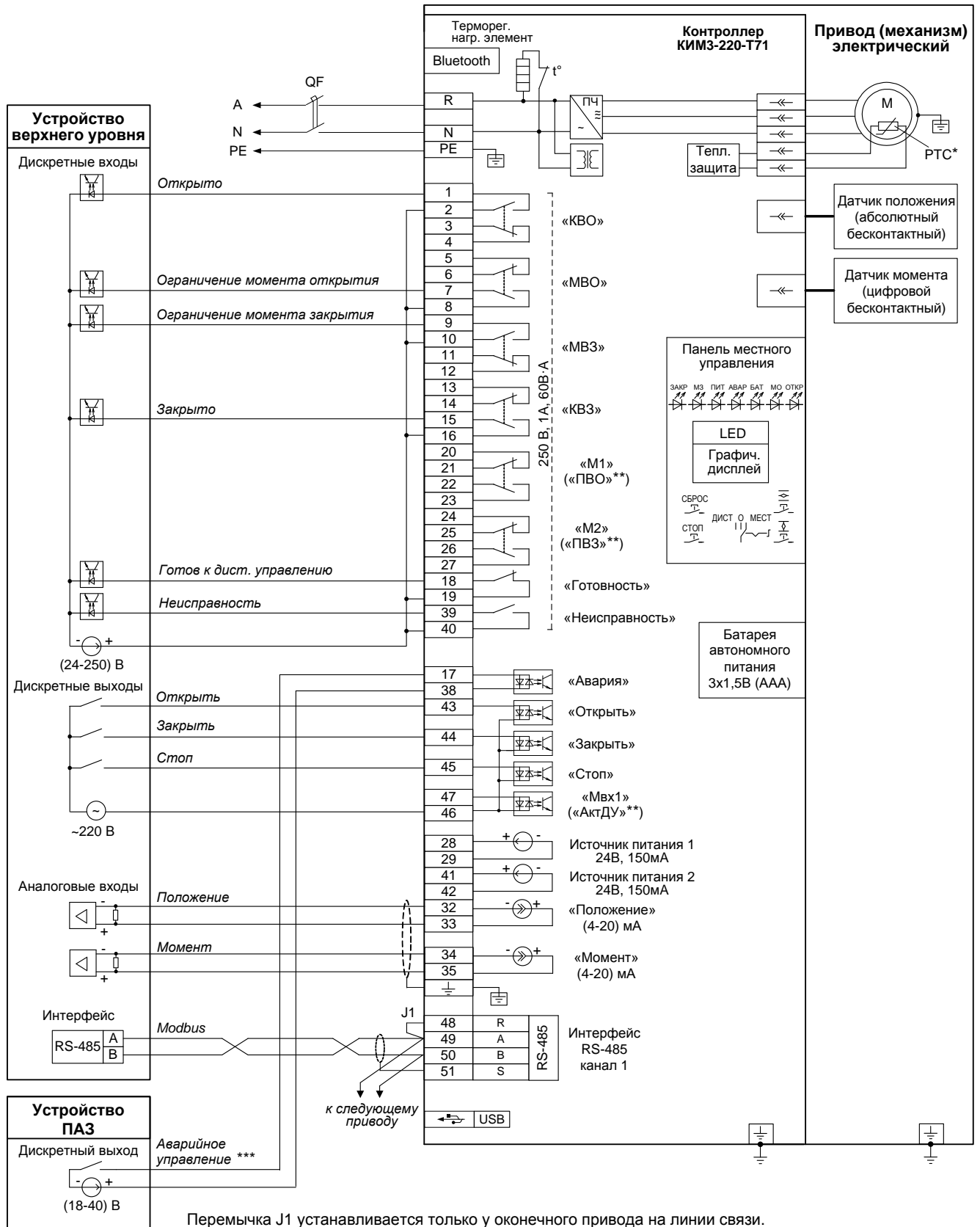
*** В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.



* При наличии датчика температуры.

** Назначение выходов 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.

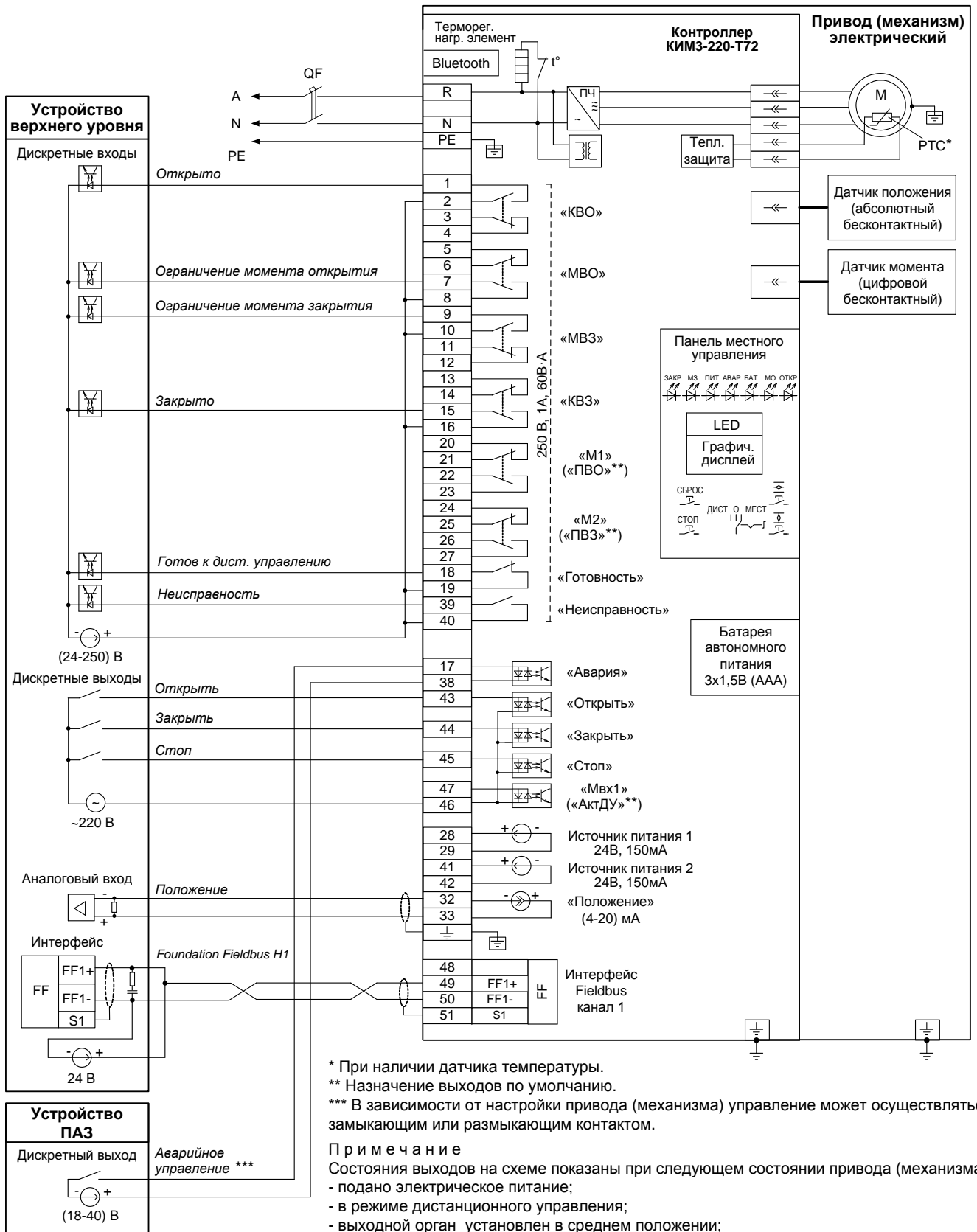
** Назначение выходов по умолчанию.

*** 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.

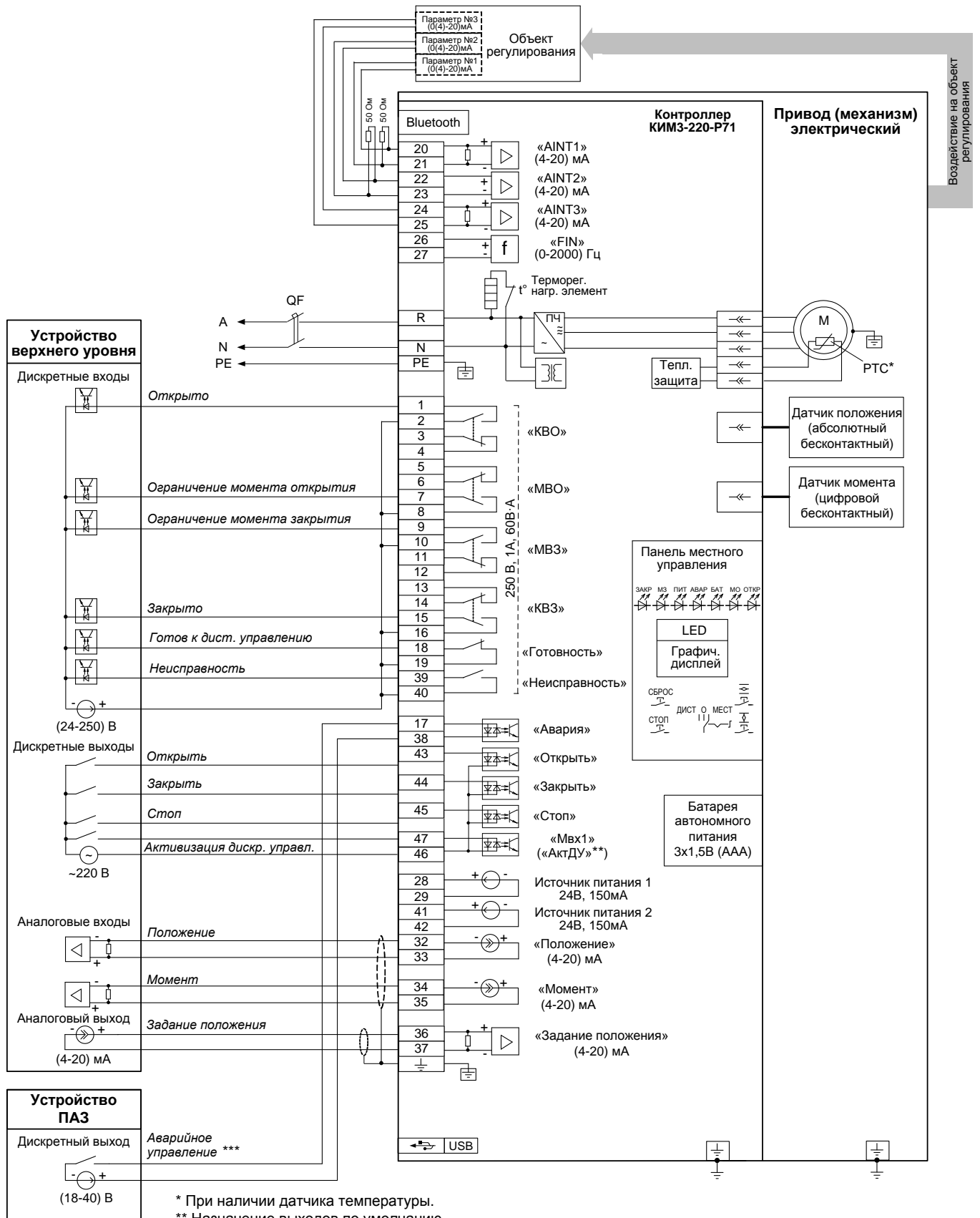
** Назначение выходов по умолчанию.

*** 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.



* При наличии датчика температуры.

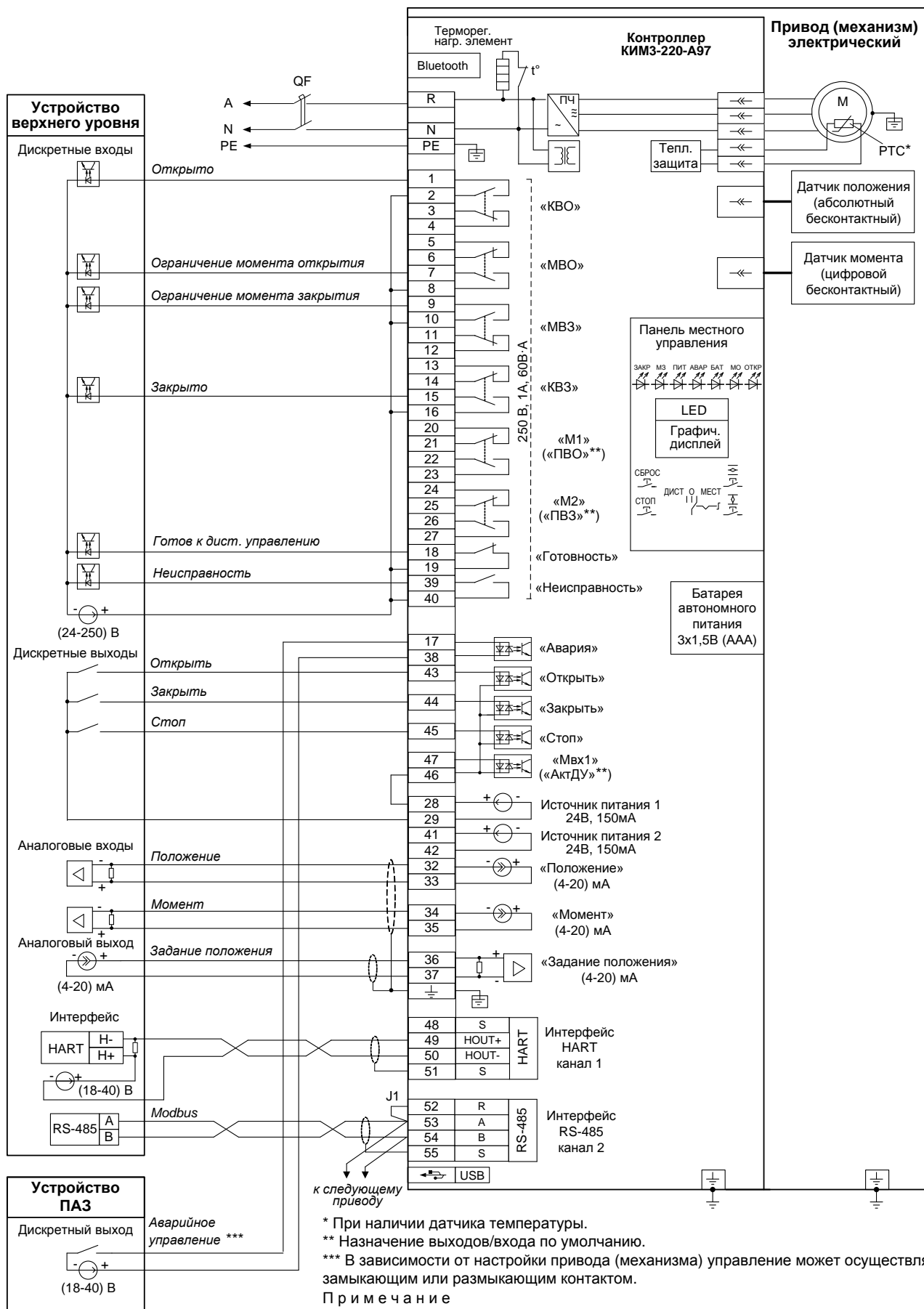
** Назначение выходов по умолчанию.

*** 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.



* При наличии датчика температуры.

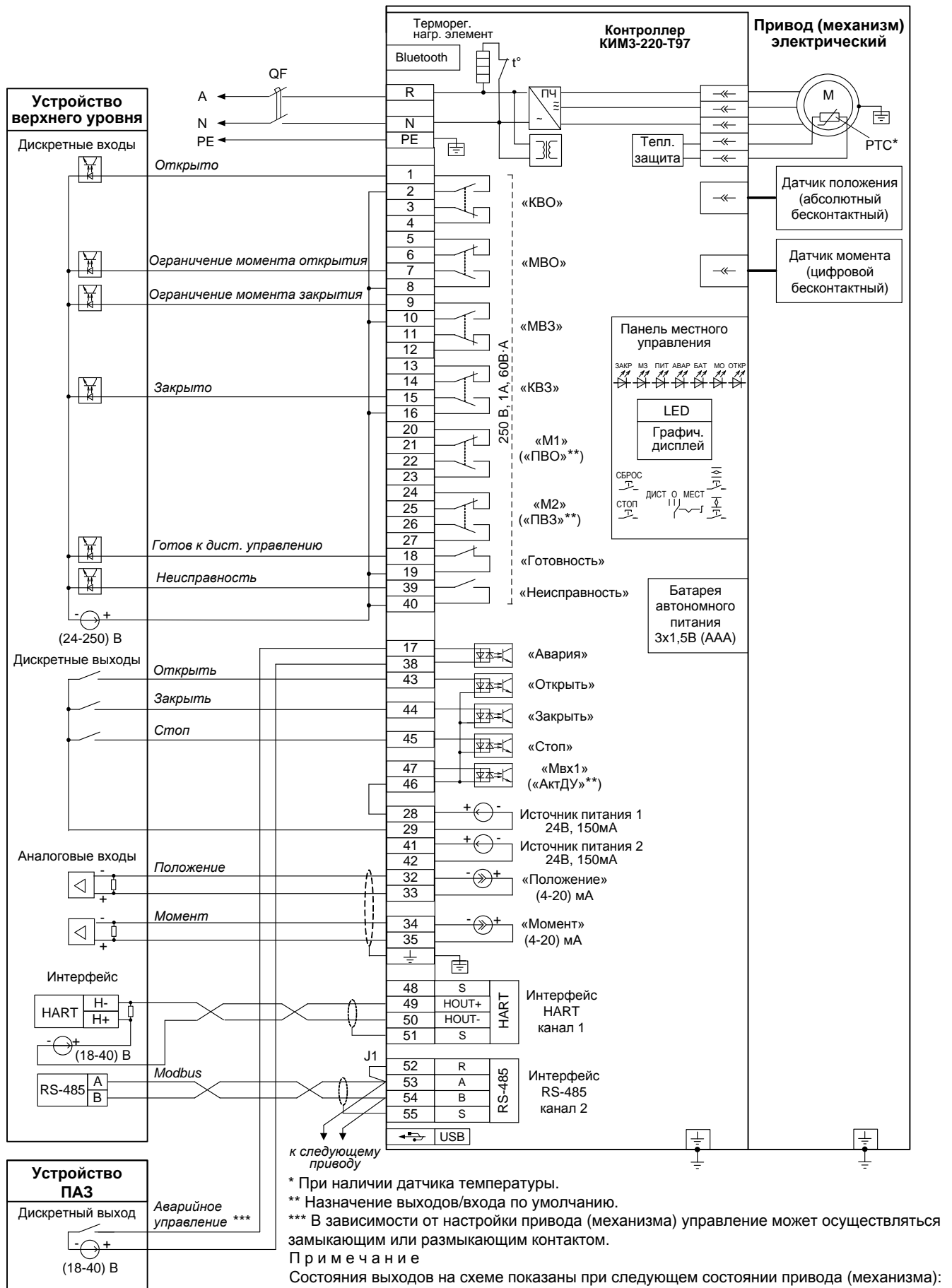
** Назначение выходов/входа по умолчанию.

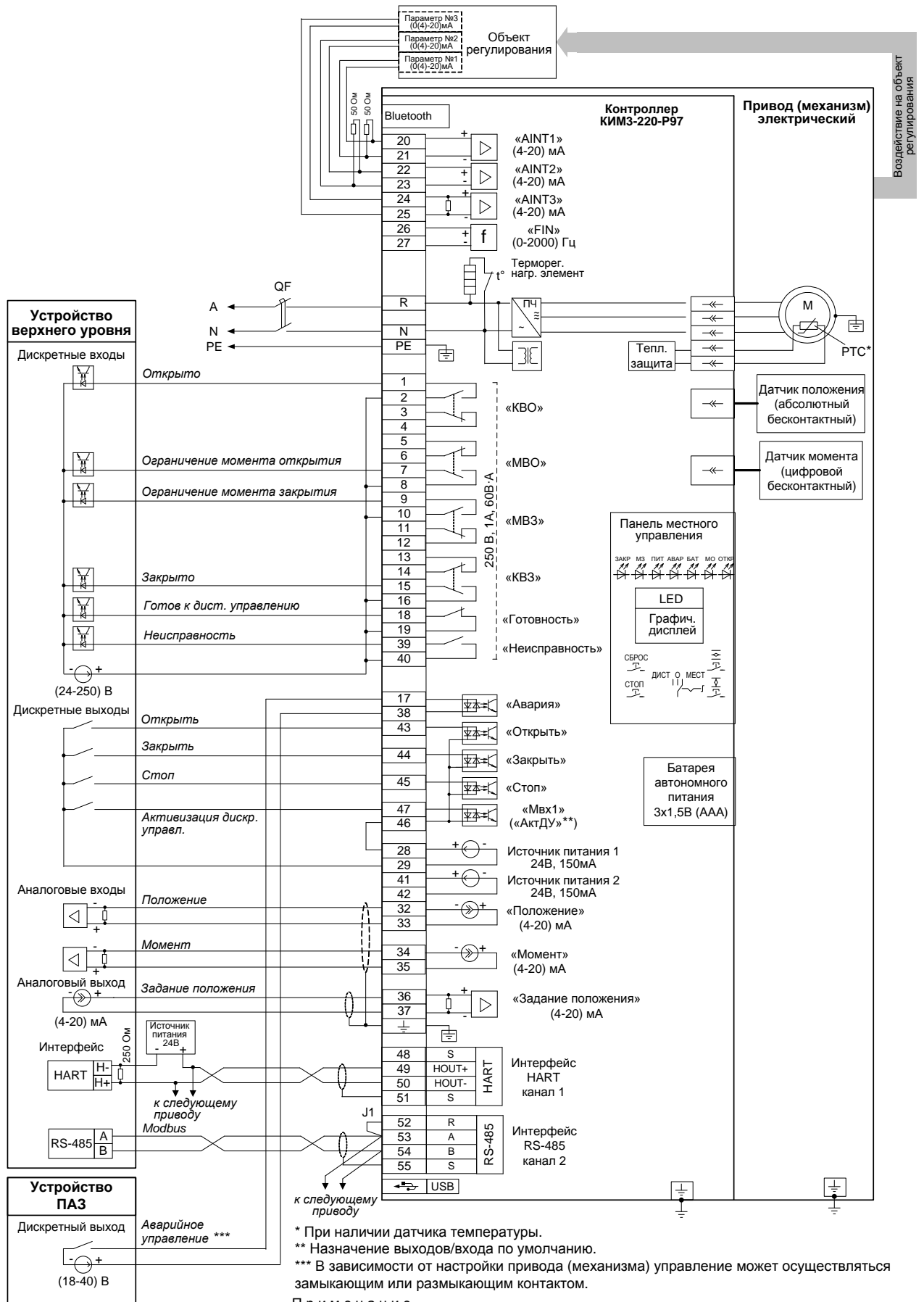
*** В зависимости от настройки привода (механизма) управление может осуществляться замыкающим или размыкающим контактом.

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/входа 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