

МЕХАНИЗМЫ

ИСПОЛНИТЕЛЬНЫЕ ЭЛЕКТРИЧЕСКИЕ ОДНОБОРОТНЫЕ

МЭО-250, МЭОФ-250

Руководство по эксплуатации

ЯЛБИ.421321.064РЭ

Содержание

1 Описание и работа	4
1.1 Назначение механизмов	4
1.2 Технические характеристики	4
1.3 Состав, устройство и работа механизмов	12
1.4 Описание и работа составных частей механизмов	13
1.5 Маркировка	16
2 Использование по назначению	17
2.1 Эксплуатационные ограничения	17
2.2 Подготовка механизмов к использованию	17
2.3 Использование механизмов	18
2.4 Порядок монтажа механизмов	18
2.5 Электрическое подключение механизмов	19
2.6 Настройка БСП	20
2.7 Перечень возможных неисправностей и способы их устранения	21
3 Техническое обслуживание и ремонт	22
4 Транспортирование и хранение	22
5 Утилизация	23
Приложение А Условное обозначение механизмов	24
Приложение Б Общий вид, габаритные и присоединительные размеры механизмов МЭО-08А, МЭО-08КА, МЭОФ-08КА	26
Приложение В Общий вид, габаритные и присоединительные размеры механизмов МЭО-08АМ, МЭО-08КАМ, МЭОФ-08КАМ	28
Приложение Г Схемы электрические принципиальные механизмов МЭО-08КА, МЭОФ-08КА, МЭО-08А, МЭО-08АМ, МЭО-08КАМ, МЭОФ-08КАМ	30
Приложение Д Краткие технические характеристики двигателей	33
Приложение Е Рекомендуемые схемы управления механизмами	34
Приложение Ж Кинематическая схема механизмов МЭО-08АМ, МЭО-08КАМ, МЭОФ-08КАМ	38
Приложение И Кинематическая схема механизмов МЭО-08А, МЭО-08КА, МЭОФ-08КА	39
Приложение К Электропривод	40
Приложение Л Штуцерные вводы	41
Приложение М Ограничитель момента	42
Приложение Н Инструменты и принадлежности	43
Приложение П Монтаж и демонтаж контакта гнездового в розетке и контакта штыревого в вилке	44

Руководство по эксплуатации (далее – РЭ) предназначено для ознакомления потребителя с механизмами исполнительными электрическими однооборотными МЭО-08А, МЭО-08АМ, МЭО-08КА, МЭО-08КАМ (далее - МЭО) и механизмами исполнительными электрическими однооборотными фланцевыми МЭОФ-08КА, МЭОФ-08КАМ (далее - МЭОФ) постоянной скорости (далее – механизмы) Государственной системы промышленных приборов и средств автоматизации (ГСП) с целью обеспечения полного использования их технических возможностей.

РЭ распространяется на исполнения механизмов, указанные в таблицах 1, 2, 3, изготовленные по конструкторской документации ЯЛБИ.421311.069, ЯЛБИ.421311.072, ЯЛБИ.421311.073.

В зависимости от заказа и требований нормативно-технической документации механизмы изготавливаются с блоками сигнализации положения (далее БСП) приведенными ниже:

- блоком концевых выключателей (далее – БКВ)
- блоком сигнализации положения токовым (далее - БСПТ)
- блоком сигнализации положения реостатным (далее - БСПР)
- блоком сигнализации положения индуктивным (далее - БСПИ)

Запись условного обозначения механизмов при заказе приведена в приложении А.

Во избежание поражения электрическим током при подготовке к эксплуатации, эксплуатации и обслуживании механизмов должны быть соблюдены меры безопасности, изложенные в разделе 2 «Использование по назначению».

К монтажу, управлению и обслуживанию механизмов должен допускаться только специально подготовленный персонал, изучивший настоящее руководство по эксплуатации, а также «Правила технической эксплуатации электроустановок потребителей электрической энергии» и получивший соответствующий инструктаж по технике безопасности.

В связи с систематически проводимыми работами по совершенствованию конструкции и технологии изготовления, возможны несущественные отличия между руководством по эксплуатации и поставляемыми механизмами, не влияющие на их технические характеристики, условия монтажа и эксплуатации.

1 ОПИСАНИЕ И РАБОТА

1.1 Назначение механизмов

1.1.1 Механизмы предназначены для перемещения регулирующих органов в системах автоматического регулирования технологическими процессами в соответствии с командными сигналами, поступающими от автоматических регулирующих и управляющих устройств и командами со щитов управления.

1.1.2 Механизмы предназначены для работы в обслуживаемых помещениях атомных станций (далее - АС).

1.1.3 Механизмы типа МЭО устанавливаются отдельно от приводного устройства и соединяются с его регулирующим органом посредством соединительной тяги.

1.1.4 Механизмы типа МЭОФ устанавливаются непосредственно на трубопроводную арматуру и соединяются со штоком регулирующего органа посредством муфты.

1.1.5 Рабочее положение механизмов - любое, определяемое положением регулирующего органа трубопроводной арматуры или приводного устройства.

1.2 Технические характеристики

1.2.1 Исполнения механизмов и их основные технические данные приведены в таблице 1.

1.2.2 Общий вид механизмов с указанием габаритных и присоединительных размеров приведен в приложениях Б, В.

1.2.3 Схемы электрические принципиальные приведены в приложении Г.

1.2.4 Механизмы в зависимости от заказа относятся к классу безопасности - 2НЗО, 3НО, 4Н по НП-001-15 «Федеральные нормы и правила в области использования атомной энергии. Общие положения обеспечения безопасности атомных станций».

Механизмы класса безопасности 2НЗО поставляются только с блоком сигнализации положения токовым БСПТ-10АА или блоком концевых выключателей БКВ.

1.2.5 Механизмы соответствуют **группе исполнения IV** по устойчивости к электромагнитным воздействиям в жесткой электромагнитной обстановке с **критерием качества функционирования А** по ГОСТ 32137-2013.

1.2.6 Механизмы относятся к **I категории** сейсмостойкости по НП-031-01 «Федеральные нормы и правила в области использования атомной энергии. Нормы проектирования сейсмостойких атомных станций», т.е. сохраняют работоспособность во время и после сейсмических воздействий.

1.2.7 Механизмы вибростойкий в диапазоне частот от 5 до 100 Гц при действии вибрационных нагрузок по двум направлениям с ускорением до 1g и с амплитудой колебаний до 50 мкм.

1.2.8 Механизмы устойчивы и прочны к воздействию синусоидальных вибраций по группе исполнения V1 ГОСТ Р 52931-2008.

1.2.9 Конструкционные материалы, применяемые при изготовлении механизмов, соответствуют НП-089-15.

Таблица 1 Исполнения механизмов и их основные технические данные

Исполнение механизмов	Общий вид, габаритные и присоединительные размеры	Схема электрическая принципиальная	Номинальные параметры			Значение настройки ограничителя момента N·m	Масса, kg, не более	Потребляемая мощность W, не более	Тип двигателя
			Крутящий момент на выходном валу, N·m	Время полного хода выходного вала, s	Значение полного хода выходного вала, г				
1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
МЭО-40/10-0,25У-08А	Рисунок Б.1	Рисунок Г.2	40	10	0,25	-	28,0	250	ЗДСОР-135-1,6
МЭО-40/25-0,63У-08А				25	0,63				
МЭО-100/25-0,25У-08А			100	25	0,25				
МЭО-100/63-0,63У-08А				63	0,63				
МЭО-250/63-0,25У-08А			250	63	0,25				
МЭО-250/160-0,63У-08А				160	0,63				
МЭО-100/25-0,25У-08АМ	Рисунок В.1	Рисунок Г.5	100	25	0,25	170±17*	30,5	250	ЗДСОР-135-1,6
МЭО-100/25-0,25М-08АМ		Рисунок Г.6							
МЭО-100/63-0,63У-08АМ		Рисунок Г.5		63	0,63				
МЭО-100/63-0,63М-08АМ		Рисунок Г.6							
МЭО-250/63-0,25У-08АМ		Рисунок Г.5	250	63	0,25	425±43*			
МЭО-250/63-0,25М-08АМ		Рисунок Г.6							
МЭО-250/160-0,63У-08АМ		Рисунок Г.5		160	0,63				
МЭО-250/160-0,63М-08АМ		Рисунок Г.6							

Продолжение таблицы 1

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10				
МЭО-40/10-0,25У-08КА	Рисунок Б.1	Рисунок Г.1	40	10	0,25	-	28,0	170	ЗДСТР-135-1,6				
МЭО-40/25-0,63У-08КА				25	0,63								
МЭО-100/10-0,25У-08КА			100	10	0,25		30,0	250	ЗДСТР-135-4,0				
МЭО-100/25-0,63У-08КА				25	0,63								
МЭО-100/25-0,25У-08КА				25	0,25					28,0	170	ЗДСТР-135-1,6	
МЭО-100/63-0,63У-08КА				63	0,63								
МЭО-250/25-0,25У-08КА			250	25	25		30,0	250	ЗДСТР-135-4,0				
МЭО-250/63-0,63У-08КА				63	63								
МЭО-250/63-0,25У-08КА				63	0,25					28,0	170	ЗДСТР-135-1,6	
МЭО-250/160-0,63У-08КА				160	0,63								
МЭО-100/10-0,25У-08КАМ	Рисунок В.1	Рисунок Г.3	100	10	0,25	170±17*	32,5	250	ЗДСТР-135-4,0				
МЭО-100/10-0,25М-08КАМ		Рисунок Г.4											
МЭО-100/25-0,63У-08КАМ		Рисунок Г.3		25	0,63								
МЭО-100/25-0,63М-08КАМ		Рисунок Г.4											
МЭО-100/25-0,25У-08КАМ		Рисунок Г.3		25	0,25		30,5	170	ЗДСТР-135-1,6				
МЭО-100/25-0,25М-08КАМ		Рисунок Г.4											
МЭО-100/63-0,63У-08КАМ		Рисунок Г.3		63	0,63								
МЭО-100/63-0,63М-08КАМ		Рисунок Г.4											
МЭО-250/25-0,25У-08КАМ		Рисунок Г.3	250	25	0,25	425±43*	32,5	250	ЗДСТР-135-4,0				
МЭО-250/25-0,25М-08КАМ		Рисунок Г.4											

Продолжение таблицы 1

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
МЭО-250/63-0,25У-08КАМ	Рисунок В.1	Рисунок Г.3	250	63	0,25	425±43*	30,5	170	3ДСТР-135-1,6
МЭО-250/63-0,25М-08КАМ		Рисунок Г.4		160	0,63				
МЭО-250/160-0,63У-08КАМ		Рисунок Г.3							
МЭО-250/160-0,63М-08КАМ		Рисунок Г.4							
МЭОФ-100/10-0,25У-08КА	Рисунок Б.2	Рисунок Г.1	100	10	0,25	-	30,0	250	3ДСТР-135-4,0
МЭОФ-100/25-0,25У-08КА			25	0,25	28,0		170	3ДСТР-135-1,6	
МЭОФ-250/25-0,25У-08КА			250	25	0,25		30,0	250	3ДСТР-135-4,0
МЭОФ-100/10-0,25У-08КАМ	Рисунок В.2	Рисунок Г.3	100	10	0,25	170±17*	32,5	250	3ДСТР-135-4,0
МЭОФ-100/10-0,25М-08КАМ		Рисунок Г.4		25	0,25		30,0	170	3ДСТР-135-1,6
МЭОФ-100/25-0,25У-08КАМ		Рисунок Г.3							
МЭОФ-100/25-0,25М-08КАМ		Рисунок Г.4							
МЭОФ-250/25-0,25У-08КАМ		Рисунок Г.3	250	25	0,25	425±43*	32,5	250	3ДСТР-135-4,0
МЭОФ-250/25-0,25М-08КАМ		Рисунок Г.4							
*Настраивается по умолчанию на предприятии-изготовителе. По заказу потребителя возможна настройка на другое значение (от 1,1 до 1,7 номинального значения крутящего момента). Настроенное значение заносится в формуляр механизма. Примечание 1 Буквами «У» и «М» обозначен тип БСП согласно приложению А. 2 Механизмы с номинальным полным ходом выходного вала 0,25 г (0,63 г) могут быть настроены на номинальный полный ход выходного вала 0,63 г (0,25 г) при сохранении скорости перемещения выходного вала и перенастроены обратно настройкой БСП согласно его руководству по эксплуатации.									

1.2.10 Механизмы по защищенности от попадания внутрь твердых тел (пыли) и воды имеют степень защиты IP54, категорию оболочки 2 по ГОСТ 14254-2015, что обеспечивает работу механизмов при наличии в окружающей среде пыли и брызг воды.

1.2.11 Механизмы предназначены для эксплуатации в условиях воздействия климатических факторов внешней среды по ГОСТ 15150-69, со значениями параметров согласно таблице 2.

Таблица 2

Климатическое исполнение, категория размещения	Рабочее значение температуры окружающей среды	Предельное рабочее значение температуры окружающей среды	Тип атмосферы
У2	от минус 30 °С до плюс 50 °С	минус 40 °С	I или II

Примечание – Механизмы климатического исполнения «У2» могут эксплуатироваться в условиях воздействия климатических факторов внешней среды, соответствующих климатическому исполнению «У3».

1.2.12 Механизмы не предназначены для работы в средах, содержащих агрессивные пары, газы и вещества, вызывающие разрушение покрытий, изоляции и материалов, и во взрывоопасных средах.

1.2.13 Материалы и покрытия наружных поверхностей механизмов обладают стойкостью к воздействию дезактивирующих растворов композиций I, VI, VII по НП-068-05 «Правила и нормы. Трубопроводная арматура для атомных станций. Общие технические требования» в соответствии с требованиями, предъявляемыми к арматуре для оборудования и трубопроводов АС. Дезактивация проводится тампонами, смоченными дезактивирующими растворами. Погружение механизмов в дезактивирующий раствор не допускается.

1.2.14 Электрическое питание механизмов осуществляется:

- МЭО-К, МЭОФ-К от трехфазной сети переменного тока с номинальным напряжением 380, 400 или 415 V частотой 50 Hz или 380 V частотой 60 Hz;
- МЭО от однофазной сети переменного тока с номинальным напряжением 220, 230 или 240 V частотой 50 Hz или 220 V частотой 60 Hz.

Примечание – Механизмы с напряжением питания 230, 240, 400, 415 V частотой 50 Hz и 220, 380 V частотой 60 Hz поставляются по специальному заказу.

1.2.15 Механизмы обеспечивают стабильную длительную работу при следующих отклонениях параметров питающей сети:

- а) от минус 15 % до плюс 10 % по напряжению питания и от минус 2 % до плюс 2 % по частоте тока (при этом отклонения напряжения и частоты не должны быть противоположными);

б) от минус 10 до плюс 10 % по напряжению питания и от минус 5 до плюс 3 % по частоте тока (при сумме абсолютных одновременных отклонений напряжения и частоты не более 10%).

1.2.16 Механизмы работоспособны при следующих условиях:

- при падении напряжения до 80 % номинального значения при одновременном падении частоты тока на 6% от номинального значения в течение 15 с;
- при повышении напряжения до 110 % номинального значения при одновременном повышении частоты тока на 3% номинального значения в течении 15 с;
- при аварийном отклонении частоты тока в сети:
- в диапазоне от 49,0 до 50,5 Гц – длительно;
- в диапазонах (47,5 - 49,0) Гц и (50,5 - 52,5) Гц – до 5 мин однократно, но не более 750 мин в течение срока эксплуатации;
- в диапазоне (46,0 - 47,5) Гц – до 30 с однократно, но не более 300 мин в течение срока эксплуатации.

При этом не происходит прекращение вращения выходного вала механизма и обеспечивается функционирование двухстороннего ограничителя момента на настроенное значение.

1.2.17 Механизмы обеспечивают фиксацию положения выходного вала при номинальной нагрузке и отсутствии напряжения питания.

1.2.18 Режим работы механизмов - повторно-кратковременный с частыми пусками S4 по ГОСТ ИЕС 60034-1-2014 продолжительностью включений (ПВ) до 25 % и номинальной частотой включений до 630 в час при нагрузке на выходном валу в пределах от номинальной противодействующей до 0,5 номинального значения сопутствующей. Максимальная частота включений - до 1200 в час при ПВ до 5 %, допускаемая - в течение одного часа со следующим повторением не менее чем через 3 часа. При реверсировании интервал времени между выключением и включением на обратное направление должен быть не менее 50 ms.

Краткие технические характеристики электродвигателей, устанавливаемых в механизмы, приведены в приложении Д.

1.2.19 Отклонение времени полного хода выходного вала механизмов от действительного значения – не более ± 20 % при изменении напряжения питания в пределах от 85 % до 110 % номинального значения и 0,5 номинального значения сопутствующей нагрузки.

1.2.20 Выбег выходного вала механизмов при сопутствующей нагрузке, равной 0,5 номинального значения и номинальном напряжении питания не более:

- 1 % полного хода выходного вала у механизмов с временем полного хода до 15 s;
- 0,5 % полного хода выходного вала у механизмов со временем полного хода 25 s;
- 0,25 % полного хода выходного вала у механизмов со временем полного хода 63 s и более.

1.2.21 Краткая техническая характеристика БСП, устанавливаемых в механизмах, приведена в таблице 3.

Таблица 3

Тип блока	БКВ	БСПТ
Код в обозначении механизма	М	У
Напряжение питания: - постоянного тока - переменного тока частотой 50Hz - переменного тока частотой 60Hz	- - -	(18–36) V 220, 230, 240V ¹⁾ 220V ¹⁾
Тип и параметры выходного сигнала положения вала механизма	-	аналоговый сигнал по ГОСТ 26.011-80 согласно таблице 4
Нелинейность выходного сигнала	-	не более 2,5 % от максимального значения
Гистерезис выходного сигнала	-	не более 1,5 % от максимального значения
Дифференциальный ход электрических ограничителей положения и сигнализации	не более 4 % полного хода выходного вала механизма	
Коммутационная способность электрических ограничителей положения и сигнализации	(20-500) mA при напряжении 220 V переменного тока или (1-1000) mA при напряжении 24 или 48 V постоянного тока	
Местный указатель положения выходного вала механизма	Имеется ²⁾	

¹⁾ При подключении через блок питания БП-20АА.

²⁾ Только для механизмов МЭОФ.

Примечания

1 Допустимые отклонения параметров питающей сети переменного тока от минус 15 % до плюс 10 % для напряжения питания и от минус 2 % до плюс 2 % для частоты.

2 Падение напряжения на замкнутых контактах не более 0,25V .

1.2.22 Подключение блока датчика БД-10АА должно выполняться согласно таблице 4 и приложению Е.

Таблица 4

Выходной аналоговый сигнал по ГОСТ 26.011-80, mA	Схема подключения	Сопротивление нагрузки, kΩ	Источник питания	Потребляемая мощность, W/VA, не более
0-5	четырёхпроводная	от 0,05 до 2	БП-20АА	10*
	трёхпроводная			
	четырёхпроводная		внешний источник питания (18–36) V	2,5
0-20	четырёхпроводная	от 0,05 до 0,5	БП-20АА	10*
	трёхпроводная			
	четырёхпроводная		внешний источник питания (18–36) V	2,5
4-20**	четырёхпроводная	от 0,05 до 0,5	БП-20АА	10*
	трёхпроводная			
	Двухпроводная			
	Двухпроводная	$R_n \leq \frac{U_{\text{пит}} - 17}{0,02 \cdot 100}$ где : $U_{\text{пит}}$ –напряжение питания, V	внешний источник питания (18–36) V	2,5
* Мощность, потребляемая блоком питания. ** Настраивается по умолчанию на предприятии-изготовителе. Примечание - выходной аналоговый сигнал должен быть гальванически разделен от напряжения питания переменного тока.				

1.2.23 Пусковой крутящий момент механизмов при номинальном напряжении питания превышает номинальный момент не менее чем в 1,7 раза.

1.2.24 Люфт выходного вала механизмов:

- не более 1° для механизмов с номинальным крутящим моментом до 40 N•m, при нагрузке равной (25-27) % номинального значения;
- не более 0,75° для механизмов с номинальным крутящим моментом до 100 N•m, при нагрузке равной (25-27) % номинального значения;
- не более 0,75° для механизмов с номинальным крутящим моментом более 100 N•m, при нагрузке равной (5-6) % номинального значения.

1.2.25 Усилие на маховике ручного привода механизмов не должно превышать 200 N.

1.2.26 Значение допускаемого уровня шума не должно превышать 80 dBA по ГОСТ 12.1.003-2014.

1.2.27 Гарантийный срок механизмов - 36 месяцев со дня выдачи подтверждения о поставке (или со дня перевоза через границу – при импорте), в том числе 24 месяца со дня

ввода в эксплуатацию (при соблюдении правил транспортирования, хранения, монтажа и эксплуатации).

1.2.28 Механизмы обеспечивают функционирование без обслуживания и ремонта периодами по 15000 h. Средняя продолжительность технического обслуживания механизмов - не более 24 h.

1.2.29 Механизмы относятся к ремонтпригодным, одноканальным, однофункциональным изделиям.

1.2.30 Межремонтный период – не менее 4 лет.

1.2.31 Средний срок службы механизмов - не менее 20 лет.

1.2.32 Способы управления механизмами приведены в таблице 5.

Таблица 5

Тип механизма	Управление механизмами	Тип пускателя	
МЭО(Ф)-08КАМ	Контактное	Пускатель ПМЛ *	
МЭО(Ф)-08КАМ МЭО(Ф)-08КА	Бесконтактное	Пускатель реверсивный	ПБР-3АА, ПБР-3ИА**
МЭО(Ф)-08АМ	Контактное	Пускатель ПМЛ *	
МЭО(Ф)-08АМ МЭО(Ф)-08А	Бесконтактное	Пускатель реверсивный	ПБР-2АА, ПБР-2ИА**
* С использованием варисторов. Не рекомендуется для классов безопасности 2Н, 3Н			
** Рекомендуется предприятием-изготовителем.			
Примечание - рекомендуемые схемы управления механизмами приведены в приложении Е.			

1.2.33 Механизмы имеют возможность для подсоединения к глухозаземленной нейтрали источника питания (система TN-S по ПУЭ).

1.3 Состав, устройство и работа механизмов

1.3.1 Механизмы имеют одинаковую конструктивную базу и состоят из следующих основных узлов и деталей: крышки, редуктора, электропривода, БСП, штуцерного ввода, ручного привода, упоров, ограничителя (для механизмов МЭОФ) или рычага (для механизмов МЭО). Механизмы МЭО - АМ и МЭО(Ф) - КАМ дополнительно имеют узел ограничителя момента.

Общий вид механизмов приведен в приложениях Б, В. Кинематические схемы в приложениях Ж, И.

1.3.2 Принцип работы механизмов заключается в преобразовании электрического сигнала, поступающего от регулирующего или управляющего устройства, во вращательное перемещение выходного вала.

1.4 Описание и работа составных частей механизмов

1.4.1 Крышка

Крышка предназначена для защиты БСП от воздействия внешних факторов окружающей среды. Для наблюдения за местным указателем положения выходного вала крышки механизмов МЭОФ имеют смотровое окно, защищенное стеклом. Крышки механизмов МЭО выполнены глухими и смотрового окна не имеют.

1.4.2 Редуктор

Редуктор является основным узлом механизмов и служит для понижения частоты вращения и повышения крутящего момента, создаваемого электроприводом, до требуемого значения на выходном валу механизмов.

В корпусе редуктора размещена червячная передача, которая через промежуточные шестерни связана с электроприводом. Редуктор механизма МЭОФ имеет выходной вал с квадратным концом, механизма МЭО – с посадочным местом под рычаг.

1.4.3 Электропривод

Электропривод служит для:

- передачи вращения через редуктор и создания требуемого крутящего момента на выходном валу механизма;
- обеспечения точной остановки выходного вала.

Электропривод (приложение К) включает в себя электрический низкооборотный синхронный трехфазный или однофазный электродвигатель (далее - электродвигатель) и подтормаживающее устройство, состоящее из кольца, кольца тормозного, диска фрикционного и пружины. Подтормаживающее устройство предназначено для уменьшения величины выбега выходного вала. Однофазные электродвигатели оснащены фазосдвигающим устройством, состоящим из блока конденсаторов и резистора. Фазосдвигающее устройство расположено под крышкой в корпусе редуктора.

Краткие технические характеристики электродвигателей, применяемых в механизмах, приведены в приложении Д.

Работа электродвигателя основана на использовании в качестве рабочего поля зубцовых гармоник, вызванных периодическим изменением магнитной проводимости рабочего зазора из-за зубчатого строения статора и ротора.

При перегрузке электродвигателя, вызванной нагружением вала механизма крутящим моментом, значительно превышающим номинальный (например, при неправильном выборе механизма по крутящему моменту, при работе механизма на «упор» или при заедании регулирующего органа арматуры) электродвигатель выпадает из синхронизма и издает шум, похожий на шестеренчатый треск. Это явление возможно также при ударах по

электродвигателю при небрежной транспортировке и монтаже механизма, так как в этом случае нарушается равномерность воздушного зазора между ротором и статором.

ВНИМАНИЕ! НАЛИЧИЕ АНАЛОГИЧНОГО ШУМА ПРИ РАБОТЕ НА ХОЛОСТОМ ХОДУ, ИСЧЕЗАЮЩЕГО ПРИ НАГРУЖЕНИИ МЕХАНИЗМА РАБОЧИМ МОМЕНТОМ, НЕ ЯВЛЯЕТСЯ ПРИЗНАКОМ НЕИСПРАВНОСТИ.

1.4.4 БСП

БСП предназначен для преобразования положения выходного вала механизма в пропорциональный электрический сигнал и сигнализации о крайних и промежуточных его положениях.

Краткая информация по конструктивным особенностям приведена в таблице 6. Подробная информация приведена в руководстве по эксплуатации на соответствующий БСП.

Таблица 6

Тип БСП	БКВ	БСПТ
Концевые выключатели		Микровыключатели Д-3031 7ШО.360.006ТУ
Путевые выключатели		Микровыключатели Д-3031 7ШО.360.006ТУ
Устройство преобразования положения вала в электрический сигнал	-	Токовый датчик (согласующее устройство РНЕ)
Местный указатель положения выходного вала механизма		Стрелочный, механический со шкалой *
*Только для механизмов МЭОФ. Примечание - микровыключатели имеют один размыкающийся и один замыкающийся контакты с отдельными выводами.		

Концевые выключатели используются для сигнализации положения выходного вала и блокирования его в крайних положениях.

Путевые выключатели могут использоваться для сигнализации положения выходного вала в промежуточных положениях или дублирования концевых выключателей.

1.4.5 Ручной привод

Ручной привод служит для перемещения выходного вала (регулирующего органа) при монтаже и настройке механизмов, а также в аварийных ситуациях (отсутствии напряжения питания). Перемещение выходного вала осуществляется вращением маховика ручного привода. Направление вращения указано на маховике.

Для включения ручного привода механизма, необходимо надавить на маховик в осевом направлении. При этом кулачки муфты сцепления ручного привода должны зайти в пазы расположенные на валу электродвигателя. Вращение маховика осуществляется двумя руками. По окончании операции ручного управления маховик под действием пружины возвратится в исходное состояние.

1.4.6 Упоры и механический ограничитель.

Упоры и механический ограничитель предназначены для ограничения положения регулирующего органа в случае его выхода за пределы рабочего диапазона: 0,25 г (90°) или 0,63 г (225 °) из-за несрабатывания конечных выключателей. В механизмах МЭО роль механического ограничителя выполняет рычаг, имеющий для этого специальный выступ.

Примечание – В механизмах МЭОФ с рабочим диапазоном 0,63 г механический ограничитель не устанавливается.

1.4.7 Штуцерный ввод

Штуцерный ввод предназначен для соединения механизма с электрическими цепями управления и сигнализации.

В механизмах МЭО(Ф)-08 (приложение Б и В) в качестве штуцерного ввода используется быстросъемный разъем, который состоит из корпуса, розетки, кабельных вводов и контактов гнездовых. Контакты гнездовые устанавливаются непосредственно во время монтажа. Монтаж провода на контакт гнездовой осуществляется обжатием юбочки контакта. Уплотнение вводимых кабелей обеспечивается с помощью кабельных вводов, сжимаемых накидной гайкой.

Конструкция штуцерных вводов приведена в приложении Л.

1.4.8 Ограничитель момента

Ограничитель момента предназначен для отключения двигателя механизма в крайних и любых промежуточных положениях рабочего органа арматуры при достижении настроенного значения на выходном валу механизма.

Ограничитель момента (приложение М) содержит упругий блок фиксации осевого перемещения червяка (пакет тарельчатых пружин 1, корпус 10, две упорные втулки 2 и стакан 3), систему рычагов с регулируемыми упорами 8 и два микровыключателя 9, предназначенные для выдачи сигнала управляющему устройству на отключение двигателя.

Микровыключатели, применяемые в ограничителе момента, аналогичны микровыключателям БСП. Коммутационные параметры их соответствуют таблице 3.

При работе механизма осевое усилие на червяке воспринимается упругим блоком. При достижении настроенного значения пакет тарельчатых пружин 1 сжимается и червяк перемещается на величину деформации пружин. Червяк через стакан 18 поворачивает толкатель 5, установленный на планке 6 и один из упоров 8 выключает соответствующий микропереключатель 9. При изменении направления нагрузки на червяке работает другой микропереключатель.

Ограничитель момента настраивается на предприятии-изготовителе на крутящий момент отключения:

МЭО(Ф)-100 – $(170 \pm 17) \text{ N}\cdot\text{m}$;

МЭО(Ф)-250 – $(425 \pm 43) \text{ N}\cdot\text{m}$;

По заказу потребителя возможна настройка и на другое значение крутящего момента, начиная от 1,1 Мном до максимального значения.

ВНИМАНИЕ! ОГРАНИЧИТЕЛЬ МОМЕНТА НАСТРАИВАЕТСЯ НА ПРЕДПРИЯТИИ ИЗГОТОВИТЕЛЕ. ЗНАЧЕНИЯ НАСТРОЕННЫХ КРУТЯЩИХ МОМЕНТОВ НЕ ПОДЛЕЖАТ ИЗМЕНЕНИЮ ПОТРЕБИТЕЛЕМ.

1.5 Маркировка

На табличке (рисунок 1), установленной на корпусе механизмов, указаны:

- 1- товарный знак предприятия-изготовителя;
- 2- надпись "Сделано в России" на русском и английском языках (или языке, указанном в договоре);
- 3- условное обозначение;
- 4- номинальное напряжение питания, V;
- 5- частота тока, Hz;
- 6- степень защиты;
- 7- масса, kg;
- 8- заводской номер;
- 9- год изготовления.

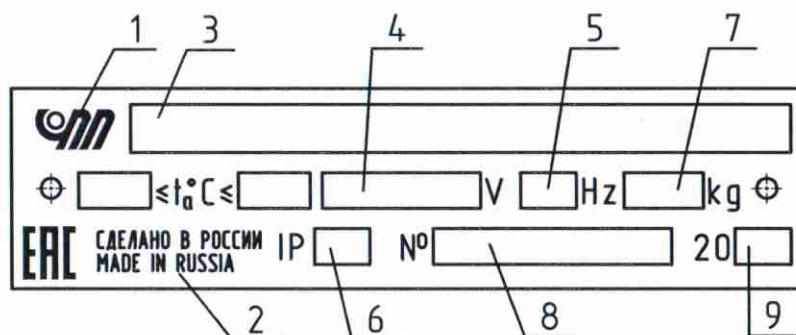


Рисунок 1

Примечание — для данных механизмов предельные значения температуры окружающей среды t_a не указываются.

2 ИСПОЛЬЗОВАНИЕ ПО НАЗНАЧЕНИЮ

2.1 Эксплуатационные ограничения

2.1.1 Все работы по монтажу и ремонту механизмов производить при полностью снятом напряжении питания.

2.1.2 Безопасная эксплуатация механизмов обеспечивается правильной организацией осмотров и технического обслуживания.

При эксплуатации и техническом обслуживании механизмов необходимо соблюдать требования настоящего РЭ и нормативно-технической документации, регламентирующей правила эксплуатации электрооборудования.

2.2 Подготовка механизмов к использованию

2.2.1 При получении механизмов следует убедиться в полной сохранности тары. При наличии повреждений следует составить акт в установленном порядке и обратиться с рекламацией к транспортной организации.

Распаковать ящик, отвернуть гайки, крепящие механизм ко дну ящика и вынуть механизм. Осмотреть механизм и убедиться в отсутствии внешних повреждений. Обратит внимание на наличие всех крепежных элементов, наличие средств уплотнения, заземляющих элементов.

Проверить комплектность поставки механизма в соответствии с формуляром.

Работы по расконсервации перед установкой привода на арматуру должны производиться в соответствии с требованиями ГОСТ 9.014-78.

Примечание – После транспортирования при отрицательных температурах перед распаковыванием привод в упаковке рекомендуется выдержать 6 h при температуре (плюс 5 – плюс 25) °С для предотвращения образования конденсата.

ВНИМАНИЕ! МАХОВИК РУЧНОГО ПРИВОДА НЕ ДОПУСКАЕТСЯ ИСПОЛЬЗОВАТЬ В ЦЕЛЯХ СТРОПОВКИ!

2.2.2 С помощью маховика ручного привода проверить легкость вращения выходного вала механизма, повернув его рукой на несколько оборотов от первоначального положения. Выходной вал должен вращаться плавно.

Подсоединить заземляющий провод сечением не менее 4 mm² к тщательно зачищенному месту заземления, болт затянуть. Проверить мегаомметром сопротивление изоляции электрических цепей, значение должно быть не более 20 МΩ.

Напряжение мегаомметра прикладывать:

- 500V между соединенными вместе контактами БСП и соединенными вместе контактами электродвигателя;
- 500V между соединенными вместе контактами электродвигателя и корпусом;
- 250V между соединенными вместе контактами БСП и корпусом.

2.2.3 Проверить работу механизмов от электродвигателя:

- для механизмов МЭО(Ф)-К подать трехфазное напряжение питания на клеммы 1, 2, 3, при этом выходной вал должен прийти в движение; затем поменять местами концы проводов, подключенные к клеммам 2 и 3, при этом выходной вал должен поменять направление вращения;

- для механизмов МЭО(Ф) подать однофазное напряжение питания на клеммы 1, 2, при этом выходной вал должен прийти в движение; затем переключить провод с контакта 2 на контакт 3, при этом выходной вал должен поменять направление вращения.

2.2.4 Проверить работу БСП в соответствии с его руководством по эксплуатации и приложениями Г, Н текущего руководства.

2.3 Использование механизмов

2.3.1 Эксплуатацию механизмов разрешается проводить персоналу, имеющему допуск к эксплуатации электроустановок напряжением до 1000 V и ознакомленному с настоящим РЭ, руководством по эксплуатации блока сигнализации положения и руководством по эксплуатации двигателя.

При эксплуатации и техническом обслуживании механизмов необходимо соблюдать требования «Правил технической эксплуатации электроустановок потребителей электрической энергии» и «Правил по охране труда при эксплуатации электроустановок».

Перед установкой механизма необходимо соблюдать следующие МЕРЫ БЕЗОПАСНОСТИ:

- все работы с механизмом производить при полностью снятом напряжении питания;
- на щите управления необходимо установить табличку с надписью "Не включать - работают люди";
- корпус механизма должен быть заземлен;
- работы с механизмом производить только исправным инструментом.

2.4 Порядок монтажа механизмов

2.4.1 При монтаже механизмов необходимо предусмотреть возможность свободного доступа к БСП, ручному приводу, двигателю для технического обслуживания.

2.4.2 Порядок монтажа механизмов МЭОФ:

а) установить на механизм монтажные детали (механический ограничитель и фланец с упорами), входящие в комплект поставки механизма;

б) с помощью ручного привода установить выходной вал механизма таким образом, чтобы механический ограничитель встал на упор в положении ЗАКРЫТО;

в) установить механизм на трубопроводную арматуру. При установке механизма на трубопроводную арматуру регулирующий орган арматуры и выходной вал механизма должны быть в одинаковом положении ЗАКРЫТО.

- г) закрепить механизм соответствующим крепежом;
 д) установить стрелку БСП в положение  (см. руководство по эксплуатации на БСП).

Примечание – В механизмах с полным ходом выходного вала 0,63 г механические ограничители перемещения выходного вала не устанавливаются. Положения ЗАКРЫТО и ОТКРЫТО механизма определяются исключительно положением рабочего органа арматуры.

2.4.3 Порядок монтажа механизмов МЭО:

- а) установить механизм на фундамент или промежуточную конструкцию, и закрепить соответствующим крепежом;
 б) снять упоры;
 в) поворачивая маховик ручного привода, установить рычаг в положение, соответствующее положению ЗАКРЫТО регулирующего органа;
 г) установить один упор;
 д) соединить рычаг механизма с регулирующим органом при помощи тяги. Отрегулировать ее длину;
 е) поворачивая маховик ручного привода, установить рычаг в положение, соответствующее положению ОТКРЫТО регулирующего органа;
 ж) установить второй упор;
 з) поворачивая маховик ручного привода, вернуть регулирующий орган в положение ЗАКРЫТО.

2.5 Электрическое подключение механизмов

2.5.1 Подключение внешних электрических цепей к механизмам производить через штуперный ввод, согласно схемам электрическим принципиальным. Сигнальные провода, идущие от БСП, должны быть пространственно разделены от силовых цепей. Аналоговые цепи должны быть экранированы. Сопротивление каждого провода линии связи между механизмом с токовым датчиком и блоком питания БП-20А должно быть не более 12 Ω .

2.5.2 Электрическое подключение механизмов МЭО(Ф)-08 (приложение Г).

Монтаж сигнальных цепей рекомендуется вести многожильным гибким проводом сечением 0,5 мм². По специальному заказу механизм может поставляться с контактами гнездовыми под сечение провода 1,0 или 1,5 мм².

Монтаж силовых - 2,5 мм².

Последовательность действий при подключении:

- завести на вводимый кабель накидную гайку и резиновую втулку;
- зачистить конец жилы провода на длине (7-8) mm;
- в контакт гнездовой вставить зачищенный конец жилы провода (рисунок П.1);
- обжать юбочку контакта гнездового инструментом 09990000021 (рисунок Н.1);

- вставить провод, с контактом гнездовым на его конце, в розетку (рисунок П.2);
- по окончании монтажа всех проводников, установить розетку в корпус и закрепить винтами;
- уплотнить кабель резиновым кольцом, затянув накидную гайку.

Примечание - Инструмент для обжима контактов 09990000021 поставляется по отдельному заказу.

При необходимости демонтаж контактов гнездовых произвести следующим образом (рисунок П.2, П.3):

- инструмент для демонтажа контактов (10А) (рисунок Н.2) ввести в отверстие корпус-розетки и сориентировать его в вертикальном положении;
- придерживая одной рукой корпус и юбочку инструмента, надавить на его шток, контакт гнездовой должен свободно выйти из корпуса.

Таблица 7 Характеристики контактов гнездовых

Обозначение по каталогу	Сечение провода, необходимое для монтажа, мм ²	Назначение
КГ-10-0,5	0,5	Цепи управления
КГ-10-1,0	1,0	
КГ-10-1,5	1,5	
КГ-10-2,5	2,5	Цепи электродвигателя
Примечание: Быстросъемными разъемами с контактами фирмы "HARTING" могут комплектоваться только механизмы 4 класса безопасности по НП-001-15		

2.5.3 Заземляющий провод сечением не менее 4 мм² подсоединить к тщательно зачищенному месту заземления, болт затянуть. Место соединения защитить от коррозии консервационной смазкой.

2.6 Настройка БСП

2.6.1 Подать напряжение питания на БСП. Далее настройку выполнять в соответствии с руководством по эксплуатации на конкретный блок.

ВНИМАНИЕ! ВО ИЗБЕЖАНИЕ ПЕРЕГРУЗКИ ЭЛЕКТРОДВИГАТЕЛЯ, ЭЛЕКТРИЧЕСКИЕ МИКРОВЫКЛЮЧАТЕЛИ БСП, ОГРАНИЧИВАЮЩИЕ КРАЙНИЕ ПОЛОЖЕНИЯ РЕГУЛИРУЮЩЕГО ОРГАНА, ДОЛЖНЫ СРАБАТЫВАТЬ НА 3-5° РАНЬШЕ, ЧЕМ МЕХАНИЧЕСКИЙ ОГРАНИЧИТЕЛЬ ВСТАНЕТ НА УПОР.

2.6.2 По окончании настройки проверить работу механизма пробными пусками на закрытие и открытие. При необходимости окончательно отрегулировать положение механического стрелочного указателя БСП.

2.7 Перечень возможных неисправностей и способы их устранения

Перечень возможных неисправностей механизмов и способы их устранения приведены в таблице 8.

Таблица 8

Неисправность	Вероятная причина	Способы устранения
При подключении механизм не работает	Не поступает напряжение питания на электродвигатель	Проверить поступление напряжения к электродвигателю. При отсутствии напряжения устранить неисправность
	Неисправен электродвигатель	Заменить электродвигатель
При работе механизма наблюдается чрезмерный нагрев и повышенный шум двигателя	Механизм стоит на упоре	Включить в обратную сторону. Проверить настройку блока сигнализации положения. При необходимости перенастроить
	Наличие помехи или заклинивание регулирующего органа арматуры	Устранить помеху или заклинивание
	Обрыв фазы в цепи питания электродвигателя	Проверить цепь питания, устранить обрыв. При необходимости заменить двигатель.
	Межвитковое замыкание в обмотке статора двигателя	Заменить электродвигатель
	Износ червячной пары	Провести текущий ремонт в соответствии с 3.2
Увеличенный выбег выходного вала	Попадание смазки на рабочие поверхности электропривода	Протереть и обезжирить уайт-спиритом фрикционное и тормозное кольца электропривода (см. приложение К).
	Износ фрикционной накладки	Заменить фрикционную накладку (см. приложение К)
	Ослабла поджимающая пружина	Заменить пружину (см. приложение К)
Увеличенный люфт выходного вала	Износ червячного колеса (последней ступени зубчатой передачи)	В механизмах МЭОФ повернуть выходной вал на 90° от первоначального положения. При этом необходимо переставить механический ограничитель на другую грань квадрата выходного вала механизма. Перенастроить блок сигнализации положения. Для механизмов МЭО провести текущий ремонт в соответствии с 3.2
Блок сигнализации положения работает некорректно	Сбилась настройка	Настроить блок сигнализации положения согласно его руководству по эксплуатации
	Блок сигнализации положения неисправен	Провести ревизию блока сигнализации положения согласно его руководству по эксплуатации. При необходимости заменить
Отсутствует сигнал блока сигнализации положения	Обрыв сигнальных цепей	Найти обрыв и устранить неисправность
	Сбилась настройка	Настроить блок сигнализации положения согласно его руководства по эксплуатации
	Блок сигнализации положения неисправен	Провести ревизию блока сигнализации положения согласно его руководства по эксплуатации. При необходимости заменить

3 ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБСЛУЖИВАНИЕ И РЕМОНТ

3.1 Во время технического обслуживания механизмов должны выполняться меры безопасности, приведенные в разделе 2 настоящего руководства по эксплуатации.

3.2 При проведении технического обслуживания и ремонта механизмов следует руководствоваться общими техническими условиями на ремонт ОТУ 1.3.1.01.001.1133-2018, комплектом типовых технологических документов на ремонт КТТД 1.3.1.03.004.1329-2018, входящими в комплект поставки

3.3 После проведения технического обслуживания подключить механизм, проверить его работу по 2.6.2, при необходимости настроить по 2.6.

3.4 После текущего и капитального ремонтов:

- проверить работу механизма по 2.2.2;
- произвести обкатку механизма в обе стороны на холостом ходу в течении 2 h в режиме работы ПВ 25%. Время непрерывной работы – не более времени номинального хода механизма;
- настроить ограничитель момента (для механизмов МЭО-АМ, МЭО(Ф)-КАМ).

Примечания:

1 ремонт механизмов с ограничителем момента производится на предприятии изготовителе или потребителем при наличии поверенного стендового оборудования для настройки ограничителя момента.

2 В течение гарантийного срока не допускается производить любые действия, связанные с разборкой механизма и его составных частей, кроме указанных в пунктах 2.2 – 2.6, 3.2, в противном случае действие гарантийных обязательств предприятия-изготовителя прекращается. Текущий ремонт во время гарантийного срока производит предприятие-изготовитель, по истечении гарантийного срока - предприятие-изготовитель или специализированные организации.

4 ТРАНСПОРТИРОВАНИЕ И ХРАНЕНИЕ

4.1 Условия транспортирования механизмов должны соответствовать условиям хранения "5" для климатического исполнения "У" по ГОСТ 15150-69, но при атмосферном давлении не ниже 35,6 кПа и температуре не ниже 223,15 К (минус 50 °С), или условиям хранения "3" по ГОСТ 15150-69 при морских перевозках в трюмах.

4.2 Время транспортирования - не более 45 d.

4.3 Упакованный механизм может транспортироваться всеми видами крытого транспорта в соответствии с правилами перевозки грузов, действующими на каждом виде транспорта.

4.4 Транспортирование на самолетах должно осуществляться в герметизированных отапливаемых отсеках.

4.5 Во время погрузочно-разгрузочных работ и транспортирования упакованный механизм не должен подвергаться резким ударам. Способ укладки упакованного механизма на транспортное средство должен исключать его самопроизвольное перемещение.

4.6 Хранение механизма со всеми комплектующими изделиями должно производиться в законсервированном виде и неповрежденной заводской упаковке при условиях хранения, указанных в заказе.

4.7 Срок хранения – согласно формуляру механизма. При необходимости более длительного хранения должна производиться переконсервация механизма в соответствии с формуляром механизма.

5 УТИЛИЗАЦИЯ

Механизмы подлежат утилизации после окончания срока службы по технологии, принятой на предприятии, эксплуатирующем механизм.

Перед разборкой механизмов необходимо произвести дезактивацию с соблюдением требований "Основных санитарных правил обеспечения радиационной безопасности СП 2.6.1.2612-10 (ОСПОРБ-99/2010)".

Приложение А

(обязательное)

Условное обозначение механизмов

Запись условного обозначения механизма при заказе и в других документах:

XXX	-	X	/	X	-	X	X	-	XX	X	X	X	X	ЯЛБИ.421321.035ТУ
1		2		3		4	5		6	7	8	9	10	11

где:

1 Тип механизма:

МЭО – механизм исполнительный электрический однооборотный**МЭОФ** - механизм исполнительный электрический однооборотный фланцевый

2 Номинальный крутящий момент на выходном валу, N·m.

3 Номинальное время полного хода выходного вала, s.

4 Номинальное значение полного хода выходного вала, г.

5 Обозначение входящего в состав механизма БСП:

М – БКВ;**У** – БСПТ.¹⁾

6 Две последние цифры года разработки механизма.

7 Напряжение питания:

буква отсутствует – однофазное напряжение питания²⁾**К** – трехфазное напряжение питания³⁾8 **А** - обозначение исполнения для атомных станций.9 **буква отсутствует** – механизм без ограничителя наибольшего момента**М** – механизм с ограничителем наибольшего момента

10 Климатическое исполнение и категория размещения механизма по ГОСТ 15150-69

11 Обозначение технических условий (в маркировку механизма не входит)

1) БСПТ состоит из блока питания БП-20АА и блока датчика БД-10АА. Блок датчика устанавливается под крышку механизма, блок питания в шкафу управления. Питание блока датчика БД-10АА может так же осуществляться от сети постоянного тока напряжением от 18 до 36 V.

2) По умолчанию 220 V. Механизмы с напряжением питания 230 V и 240 V поставляются по специальному заказу.

3) По умолчанию 380 V. Механизмы с напряжением питания 400 V и 415 V поставляются по специальному заказу.

Пример записи обозначения механизма с номинальным крутящим моментом на выходном валу 40 N·m, с номинальным временем полного хода выходного вала 10 s, с

номинальным значением полного хода выходного вала 0,25 оборота, с БСПТ, 2008 года разработки, с однофазным напряжением питания, атомного исполнения, без ограничителя наибольшего момента, климатического исполнения Т, категории размещения 2 при заказе:

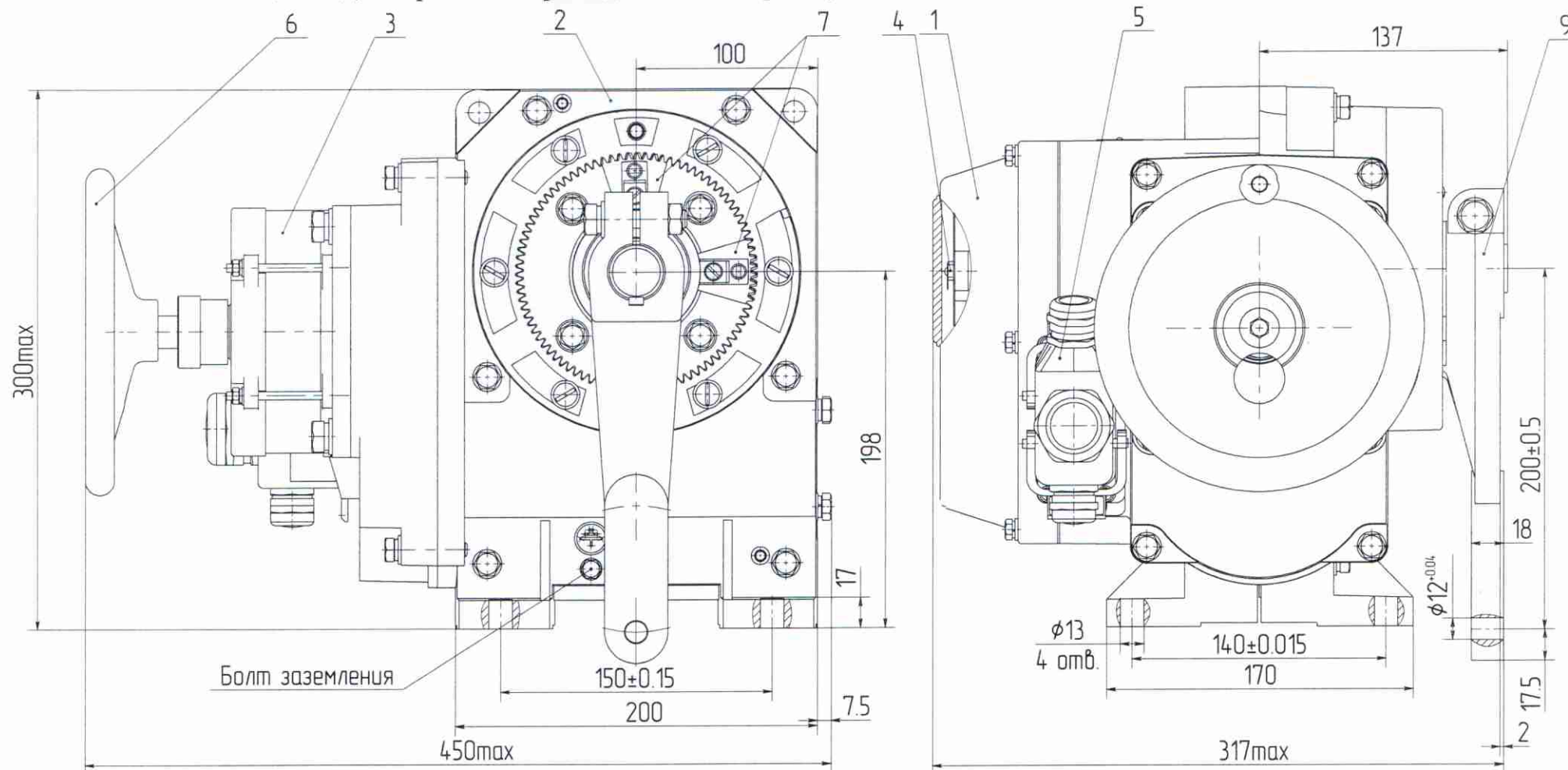
«Механизм МЭО-40/10-0,25У–08А Т2 ЯЛБИ.421321.035 ТУ»;

Пример записи обозначения механизма фланцевого с номинальным крутящим моментом на выходном валу 100 N_{om}, с номинальным временем полного хода выходного вала 10 s, с номинальным значением полного хода выходного вала 0,25 оборота, с БКВ, 2008 года разработки, с трехфазным напряжением питания, атомного исполнения, с ограничителем наибольшего момента, климатического исполнения У, категории размещения 2 при заказе:

«Механизм МЭОФ-100/10-0,25М–08КАМ У2 ЯЛБИ.421321.035 ТУ»;

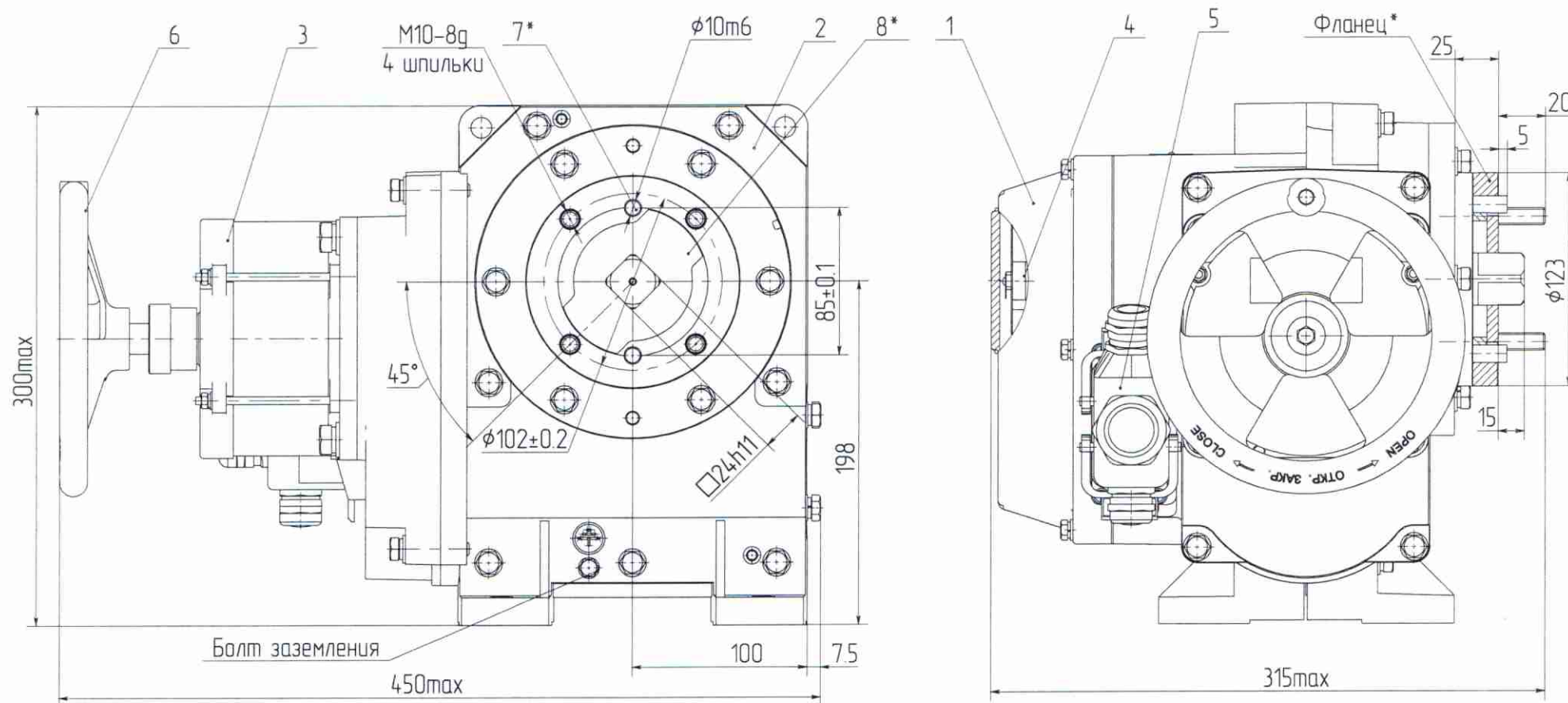
Приложение Б
(обязательное)

Общий вид, габаритные и присоединительные размеры механизмов МЭО-08А, МЭО-08КА, МЭОФ-08КА



1 – Крышка; 2 – Редуктор; 3 – Электропривод; 4 – БСП; 5 – Штуцерный ввод; 6 – Ручной привод; 7 – Упоры; 9- Рычаг

Рисунок Б.1 - Механизмы серии МЭО-08А, МЭО-08КА



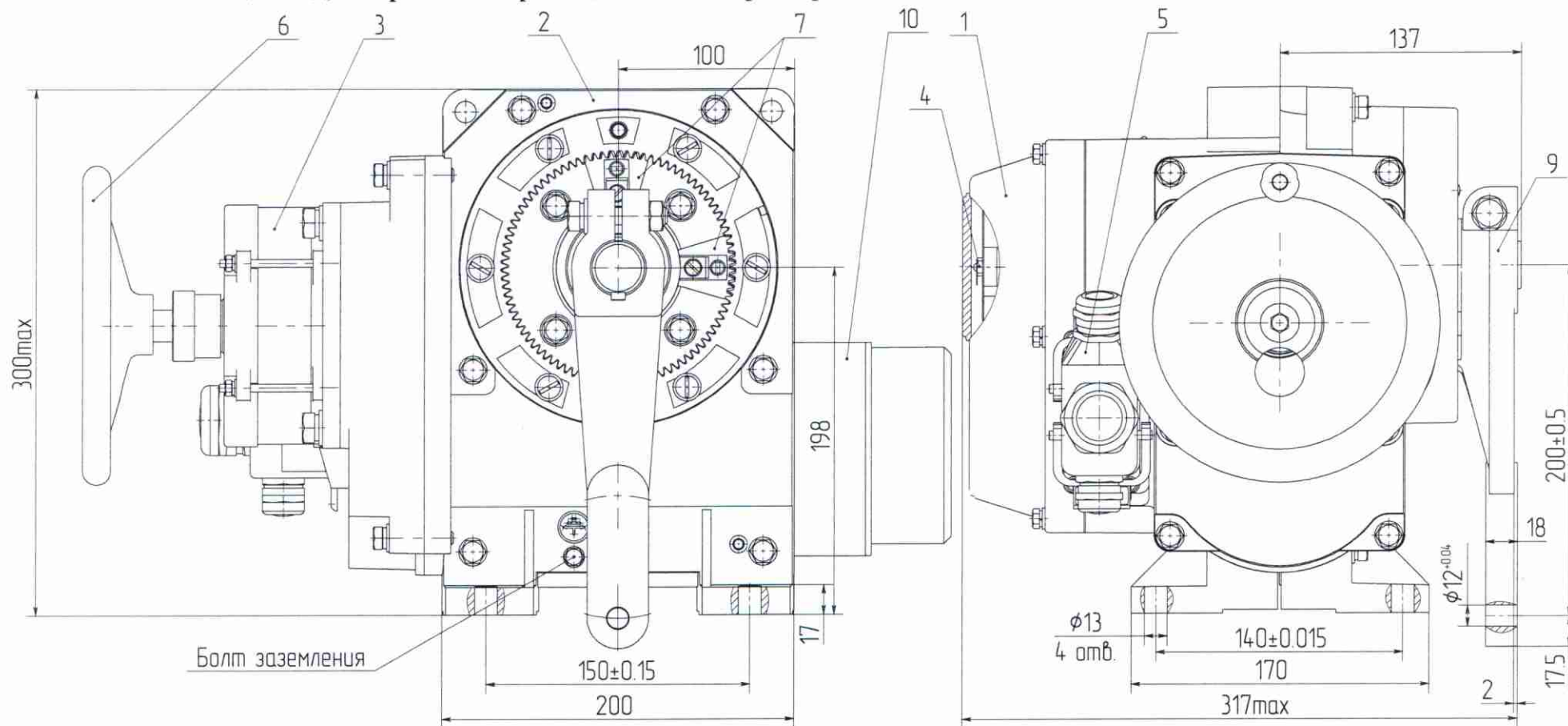
* Детали входят в комплект поставки и устанавливаются при монтаже

1 – Крышка; 2 – Редуктор; 3 – Электропривод; 4 – БСП; 5 – Штуцерный ввод; 6 – Ручной привод; 7 – Упоры; 8 – Ограничитель

Рисунок Б.2 - Механизмы серии МЗОФ-08КА

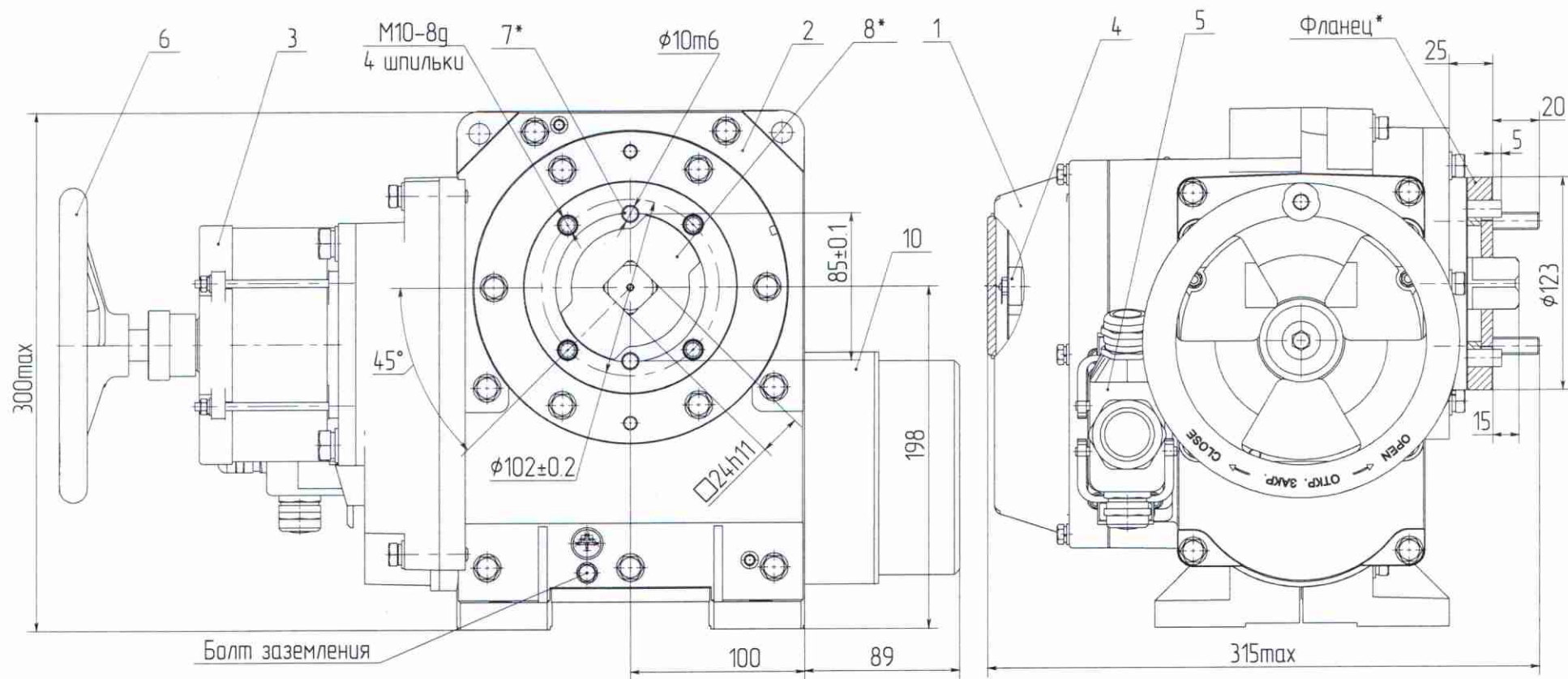
Приложение В
(обязательное)

Общий вид, габаритные и присоединительные размеры механизмов МЭО-08АМ, МЭО-08КАМ, МЭОФ-08КАМ



1 – Крышка; 2 – Редуктор; 3 – Электропривод; 4 – БСП; 5 – Штуцерный ввод; 6 – Ручной привод; 7 – Упоры; 9- Рычаг;
10 – Узел ограничителя момента

Рисунок В.1 – Механизмы серии МЭО-08АМ, МЭО-08КАМ



* Детали входят в комплект поставки и устанавливаются при монтаже

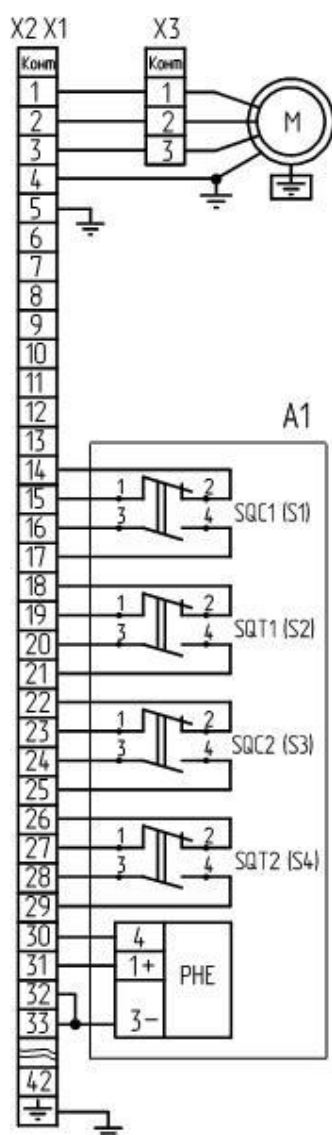
1 – Крышка; 2 – Редуктор; 3 – Электропривод; 4 – БСП; 5 – Штуцерный ввод; 6 – Ручной привод; 7 – Упоры; 8 – Ограничитель;
10 – Узел ограничителя момента

Рисунок В.2 – Механизмы серии МЗОФ-08КАМ

Приложение Г

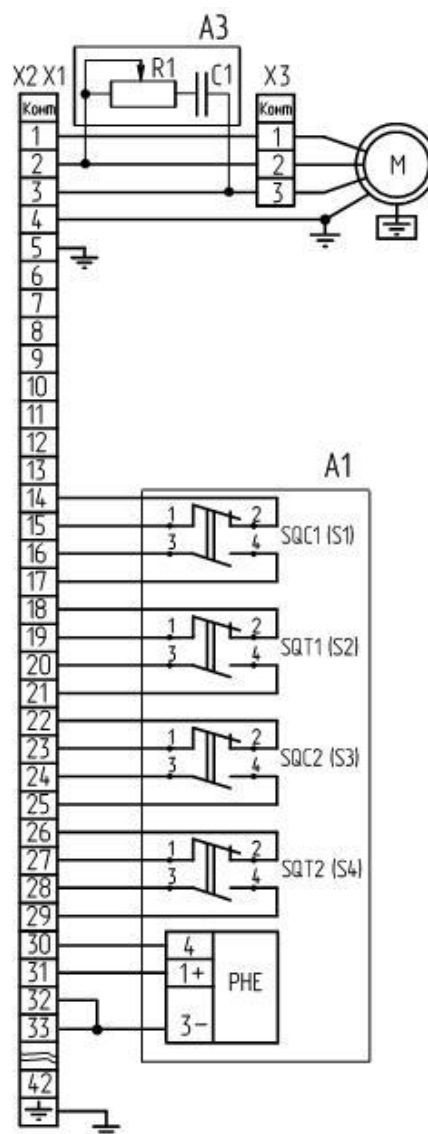
(обязательное)

Схемы электрические принципиальные механизмов МЭО-08КА, МЭОФ-08КА, МЭО-08А, МЭО-08АМ, МЭО-08КАМ, МЭОФ-08КАМ



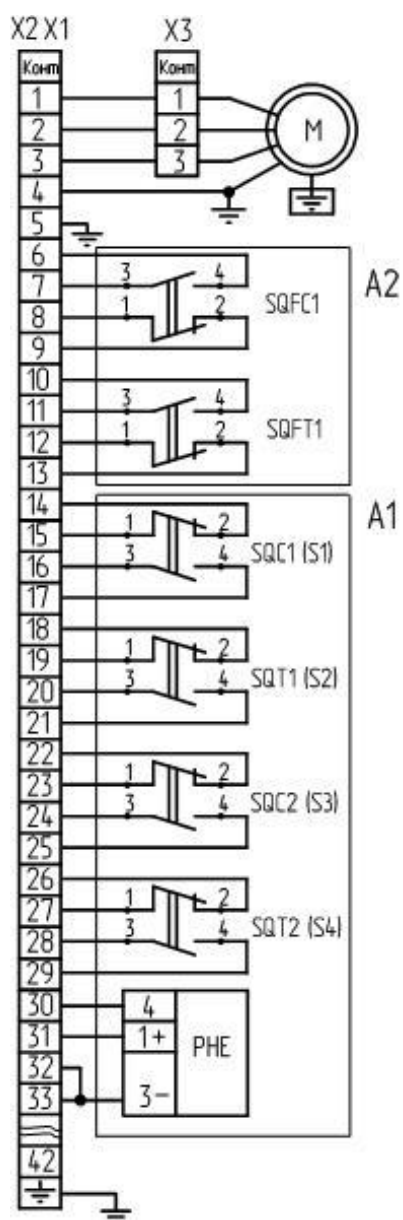
A1 – блок БСПТ-10АА;
 М – электродвигатель;
 X1, X2 – разъем ;
 X3 – клеммная колодка.

Рисунок Г.1 – Схема механизма
 трехфазного исполнения
 с БСПТ



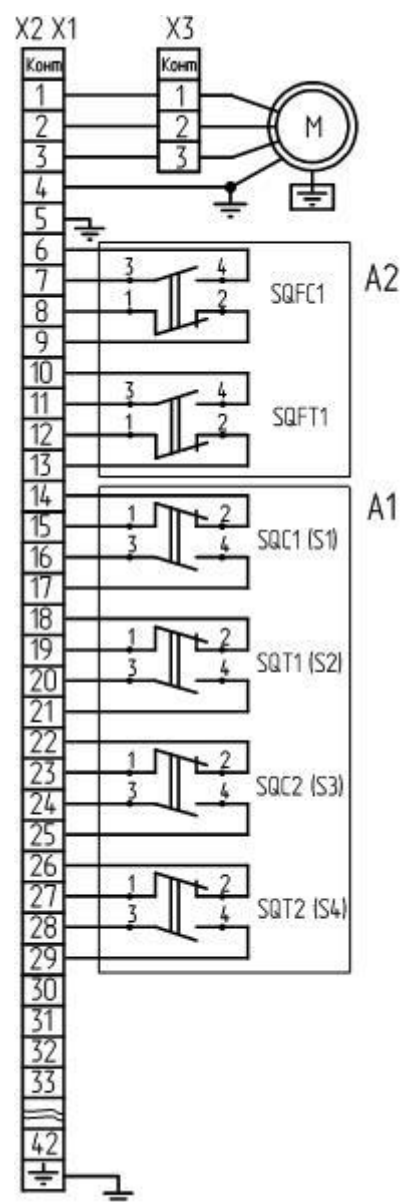
A1 – блок БСПТ-10АА;
 А3 – фазосдвигающее устройство;
 М – электродвигатель;
 X1, X2 – разъем ;
 X3 – клеммная колодка.

Рисунок Г.2 – Схема механизма
 однофазного исполнения
 с БСПТ



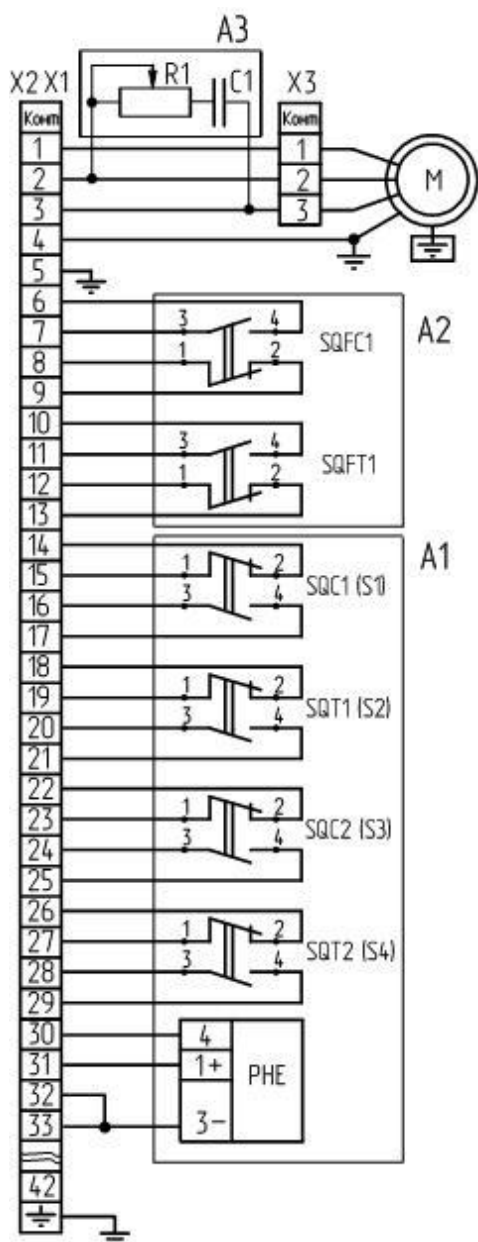
А1 – блок БСПТ-10АА;
 А2 – ограничитель момента;
 М – электродвигатель;
 Х1,Х2 – разъем;
 Х3 – клеммная колодка.

Рисунок Г.3 – Схема механизма с ограничителем момента трехфазного исполнения с БСПТ



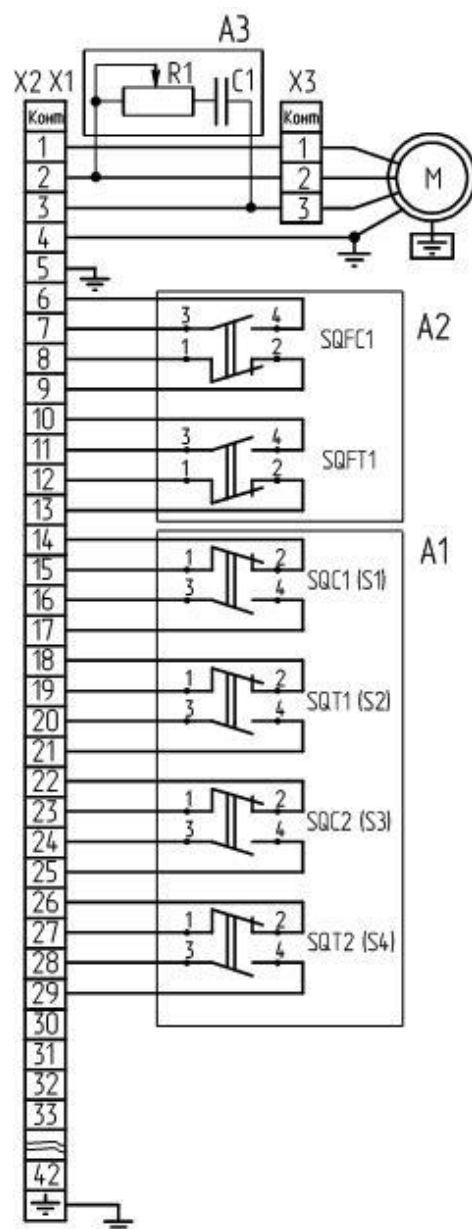
А1 – блок БКВ;
 А2 – ограничитель момента;
 М – электродвигатель;
 Х1,Х2 – разъем;
 Х3 – клеммная колодка.

Рисунок Г.4 – Схема механизма с ограничителем момента трехфазного исполнения с БКВ



A1 – блок БСПТ-10АА;
 A2 – ограничитель момента;
 A3 – фазосдвигающее устройство;
 М – электродвигатель;
 X1,X2 – разъем ;
 X3 – клеммная колодка.

Рисунок Г.5 – Схема механизма однофазного исполнения с ограничителем момента и БСПТ



A1 – блок БКВ;
 A2 – ограничитель момента;
 A3 – фазосдвигающее устройство;
 М – электродвигатель;
 X1,X2 – разъем ;
 X3 – клеммная колодка.

Рисунок Г.6 – Схема механизма однофазного исполнения с ограничителем момента и БКВ

Приложение Д
(справочное)

Краткие технические характеристики двигателей

Условное обозначение двигателя	Параметры питающей сети		Номиналь-ный вращающий момент, N.m	Частота вращения, r/min	Потребляемый ток в номинальном режиме, А не более	Активная потребляемая мощность в номинальном режиме, W, не более	Емкость конденсатора, μF
	напряже- ние, V	частота, Hz					
ЗДСОР 135-1,6-150	220	50	1,6	150	1,5	240	20
	230				1,47	250	
	240				1,44		18
ЗДСОР 135-1,6-180	220	60		180	1,75	260	20
ЗДСТР 135-1,6-150	380	50		150	0,9	170	-
	400				0,86	190	
	415				0,83		
ЗДСТР 135-1,6-180	380	60		180	1,0	200	
ЗДСОР 135-4,0-150	220	50	4,0	150	2,55	400	36
ЗДСТР 135-4,0-150	380				1,6	250	
	400				1,45		
	430				1,40		
ЗДСТР 135-4,0-180	380	60		180	1,65	260	
ДСТР140-1,6-150-ДО1-Т2	380	50	1,6	150	0,87	155	-
ДСТР140-4,0-150-ДО1-Т2	380	50	4,0	150	1,43	235	-

Приложение Е (рекомендуемое) Рекомендуемые схемы управления механизмами

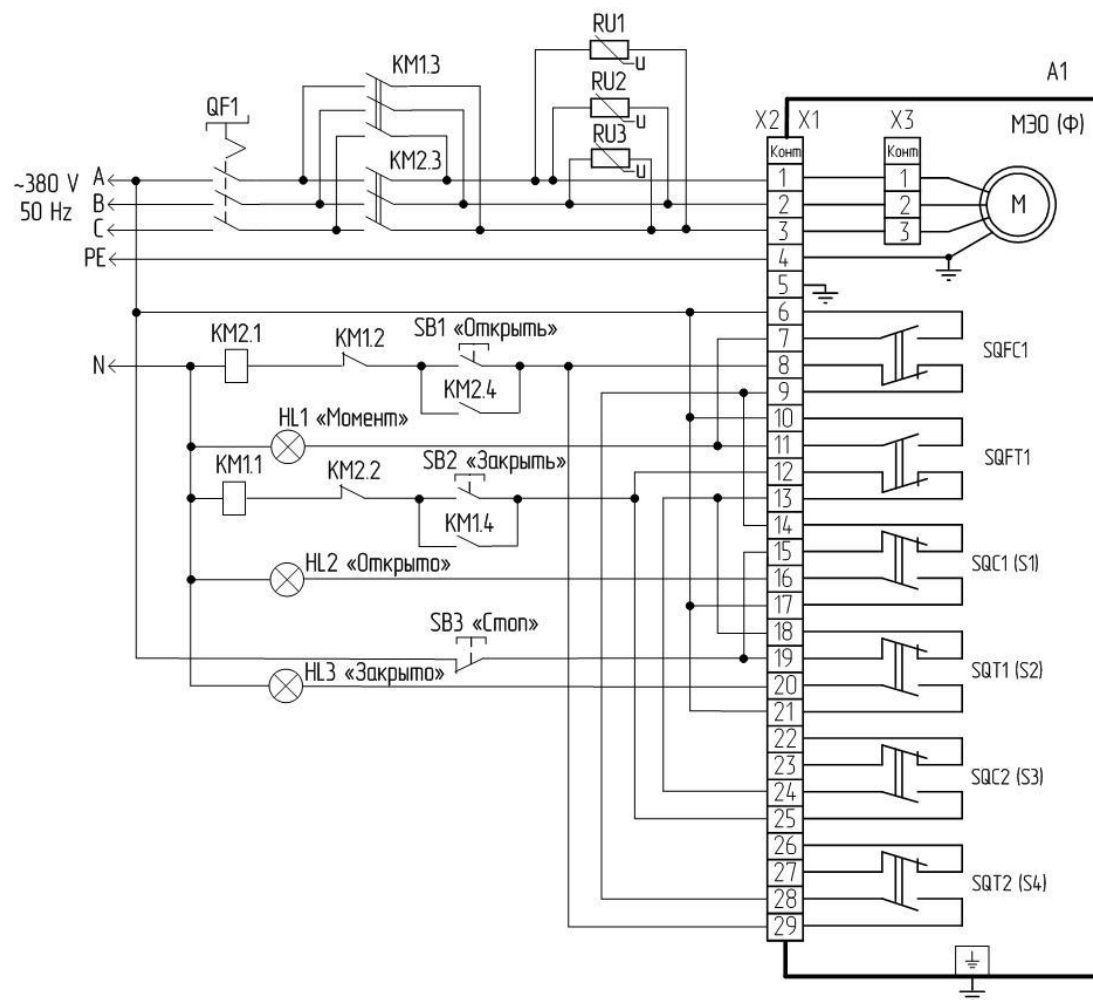
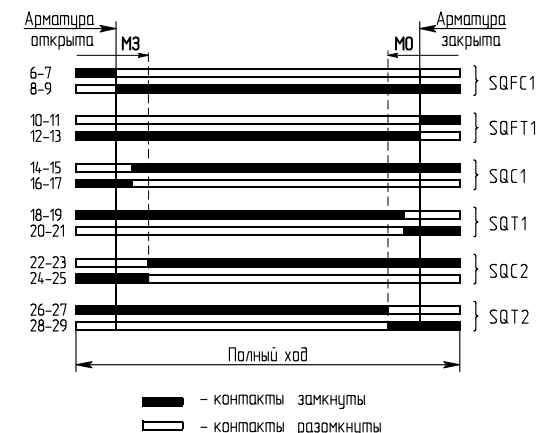


Диаграмма работы микровыключателей



МО и МЗ – зоны блокирования микровыключателей ограничителя момента при открытии и закрытии путевыми микровыключателями

SQFC1– микровыключатель ограничителя момента открытия

SQFT1– микровыключатель ограничителя момента закрытия

SQC1– концевой микровыключатель открытия

SQT1– концевой микровыключатель закрытия

SQC2– путевой микровыключатель открытия

SQT2– путевой микровыключатель закрытия

A1 – механизм МЭО(Ф)-08КАМ с блоком БКВ;
 KM1, KM2 – пускатели электромагнитные ПМЛ;
 HL1...HL3 – лампы коммутаторные сигнальные СКЛ-220;
 RU1...RU3 – варисторы VCR-14D751R (защитная цепь на напряжение 750 В);
 SB1...SB3 – кнопки КМ1;
 QF1 – выключатель автоматический.

Рисунок Е.1 – Схема управления механизмом **МЭО(Ф)-08КАМ** с блоком БКВ

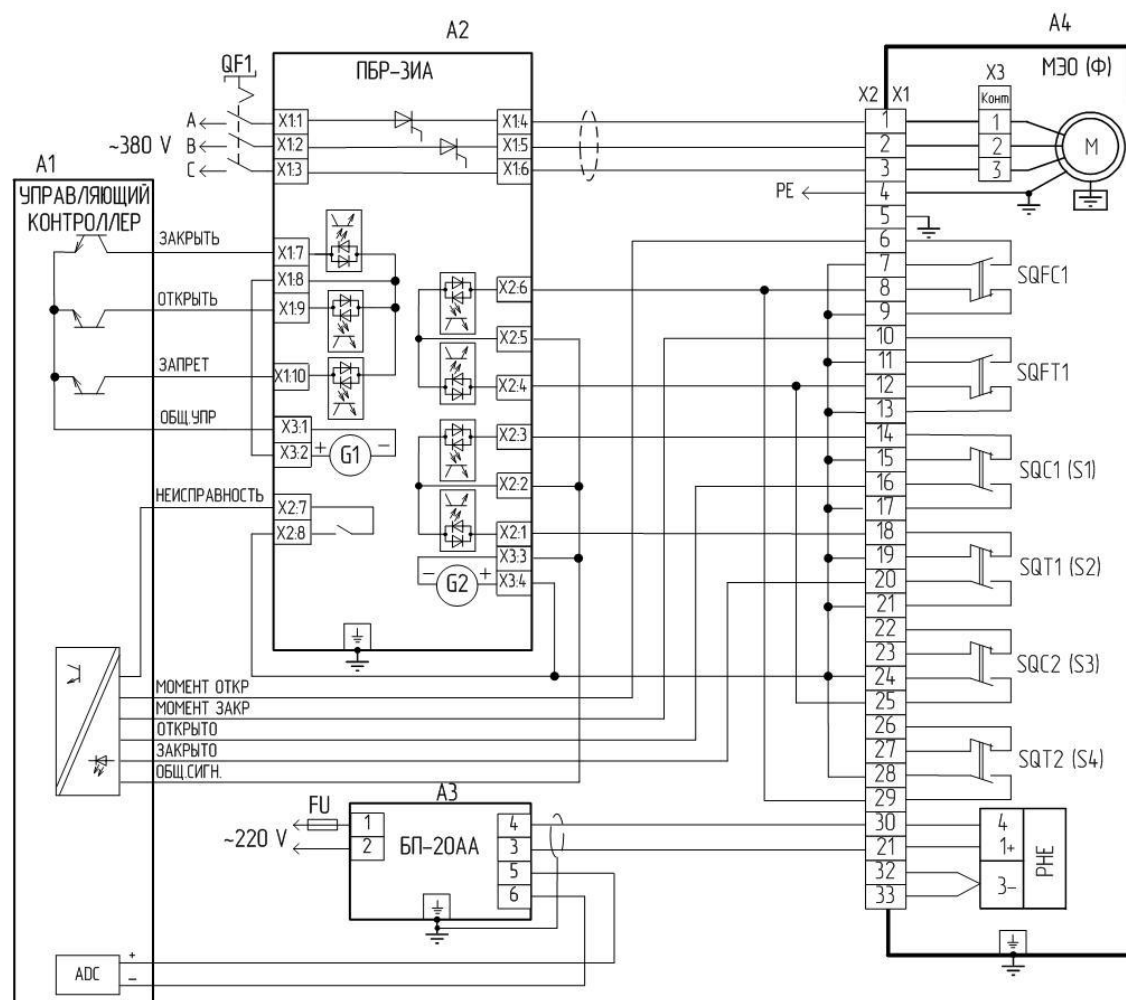
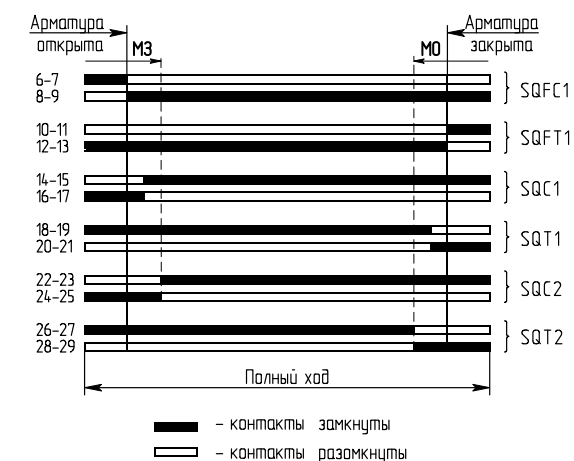


Диаграмма работы микровыключателей



МО и МЗ – зоны блокирования микровыключателей ограничителя момента при открытии и закрытии путевыми микровыключателями

SQFC1– микровыключатель ограничителя момента открытия
 SQFT1– микровыключатель ограничителя момента закрытия
 SQC1– концевой микровыключатель открытия
 SQT1– концевой микровыключатель закрытия
 SQC2– путевой микровыключатель открытия
 SQT2– путевой микровыключатель закрытия

А1 – управляющий контроллер;
 А2 – пускатель бесконтактный реверсивный ПБР-ЗИА-9;
 А3 – блок питания БП-20АА (из состава БСПТ);
 А4 – механизм МЭО(Ф)-08КАМ с БСПТ;
 FU – предохранитель;
 QF1 – выключатель автоматический.

Рисунок Е.2 – Схема управления механизмом МЭО(Ф)-08КАМ с блоком БСПТ при двухпроводном подключении согласующего устройства РНЕ

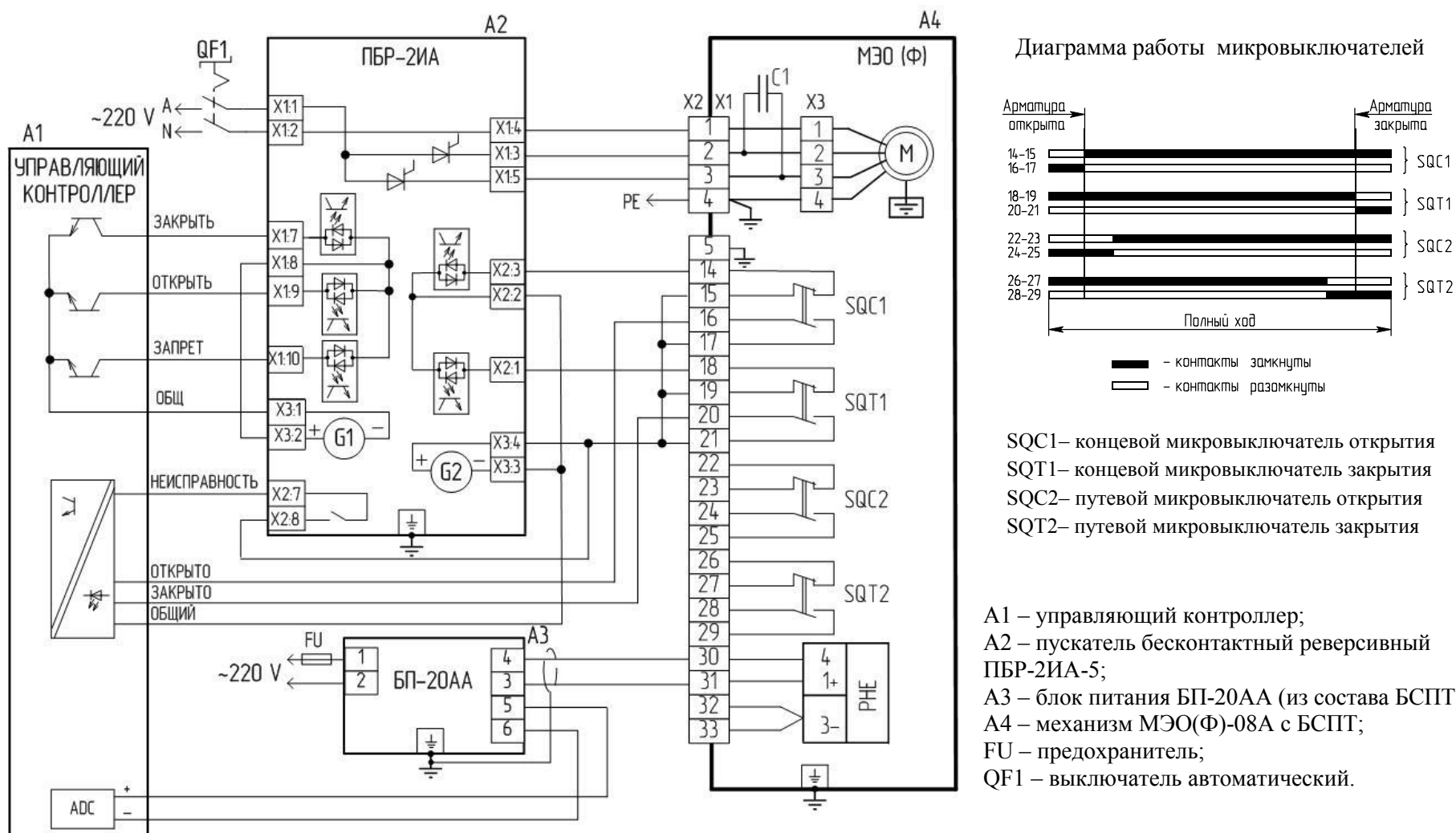


Рисунок Е.3 – Схема управления механизмом МЭО(Ф)-08А с блоком БСПТ при двухпроводном подключении согласующего устройства РНЕ

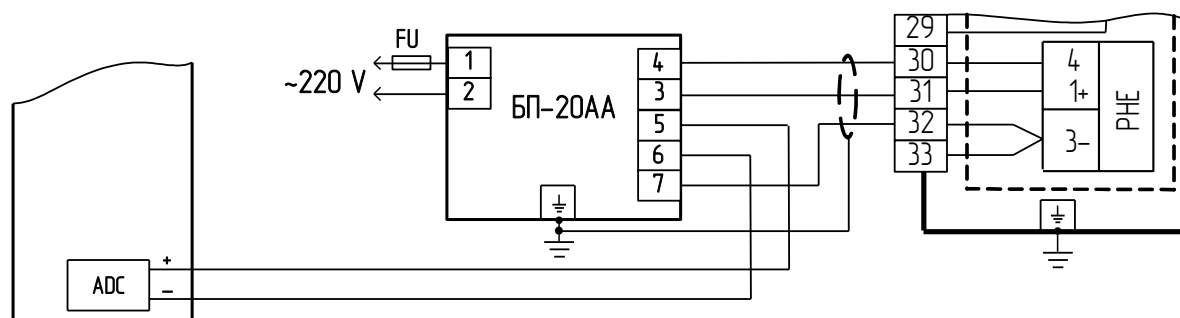


Рисунок Е.4 – Схема управления механизмом МЭО(Ф) с блоком БСПТ при трехпроводном подключении согласующего устройства РНЕ.
Остальное - см. рисунок Е.2 или Е.3

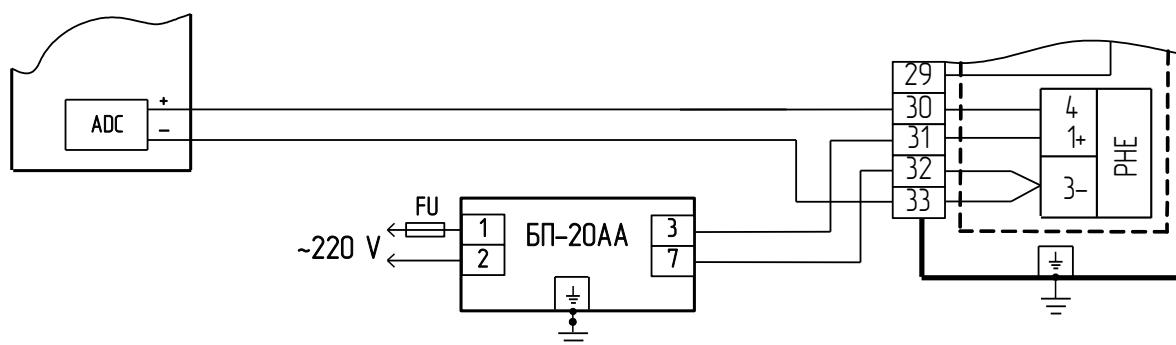
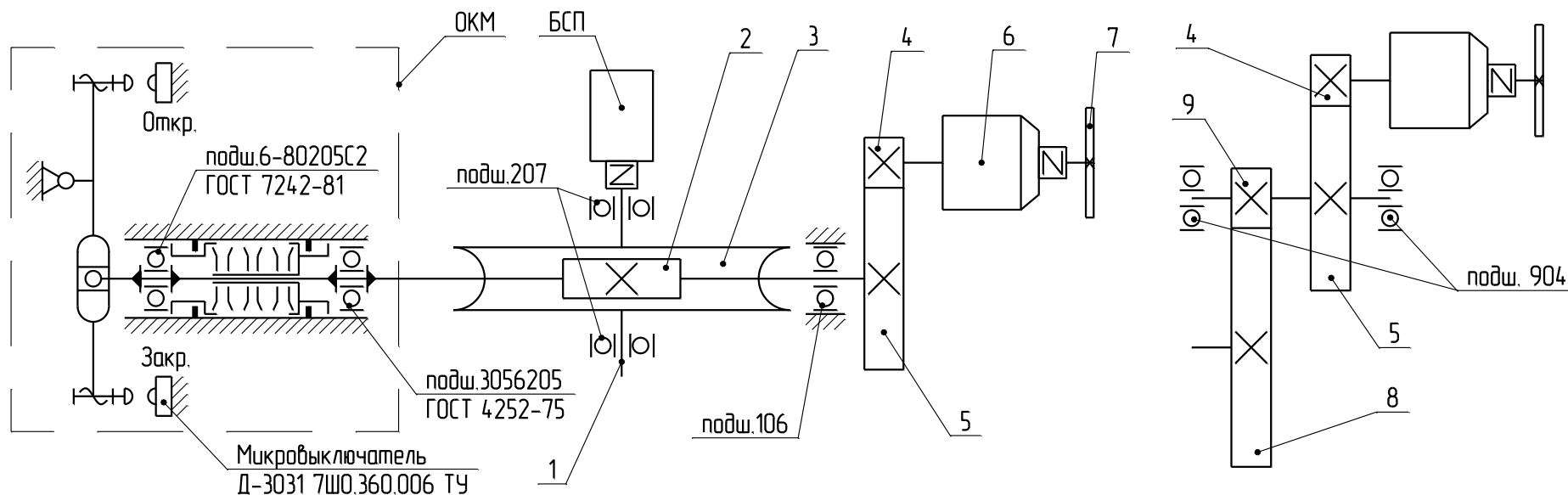


Рисунок Е.5 – Схема управления механизмом МЭО(Ф) с блоком БСПТ при четырехпроводном подключении согласующего устройства РНЕ.
Остальное - см. рисунок Е.2 или Е.3

Приложение Ж

(обязательное)

Кинематическая схема механизмов МЭО-08АМ, МЭО-08КАМ, МЭОФ-08КАМ



- 1 – выходной вал СНЦИ.715413.004-00(МЭО)/СНЦИ.715413.023-03(МЭОФ);
 2 – червяк ЯЛБИ.722552.024-01 (m4; z1);
 3 – червячное колесо ЯЛБИ.722534.008-00(m4; z40; d160); 4, 5 – шестерня;
 6 – электродвигатель; 7 – ручной привод ЯЛБИ.303324.005-04;

Рисунок Ж.1

8 – шестерня; 9 – вал
шестерня

Рисунок Ж.2
 остальное см. рис. Ж.1

Исполнение механизмов	Кинематическая схема	4	5	8	9
МЭО(Ф)-250/25-0,25; МЭО(Ф)-100/25-0,25; МЭО-100/63-0,63;	Рис. Ж.1	ЯЛБИ.721372.030-11 (m1; z21; d21)	ЯЛБИ.721186.007-03 (m1; z122; d122)	-	-
МЭО(Ф)-100/10-0,25; МЭО-100/25-0,63;	Рис. Ж.1	ЯЛБИ.721372.030-08 (m1,5; z28; d42)	ЯЛБИ.721372.031-04 (m1,5; z68; d102)	-	-
МЭО-250/63-0,25; МЭО-250/160-0,63;	Рис. Ж.2	ЯЛБИ.721372.030-05 (m1,25; z20; d25)	ЯЛБИ.721372.032-03 (m1,25; z56; d70)	СНЦИ.721372.009-05 (m1,25; z95; d118,75)	СНЦИ.721322.012-00 (m1,25; z17; d21,25)

Приложение И

(обязательное)

Кинематическая схема механизмов МЭО-08А, МЭО-08КА, МЭОФ-08КА

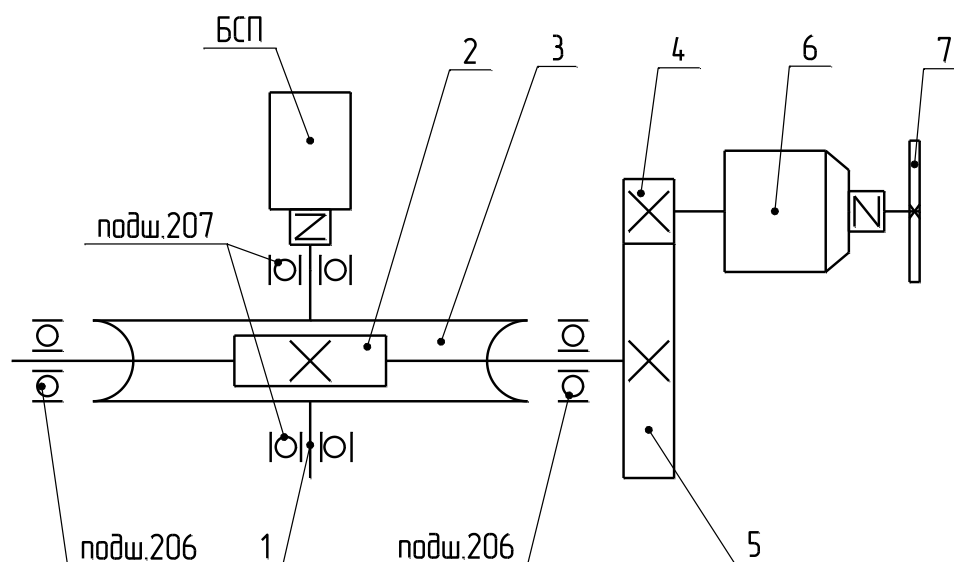
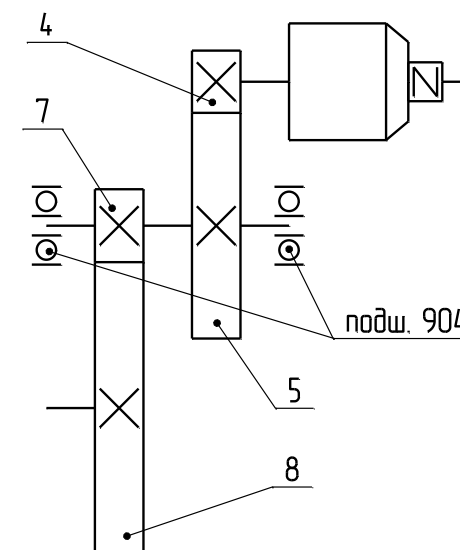


Рисунок И.1

- 1 – выходной вал СНЦИ.715413.004-01(МЭО)/СНЦИ.715413.023-03(МЭОФ);
 2 – червяк СНЦИ.722552.004-00 (m4; z1);
 3 – червячное колесо ЯЛБИ.722534.008-00(m4; z40; d160); 4, 5 – шестерня;
 6 – электродвигатель; 7 – ручной привод ЯЛБИ.303324.005-04;



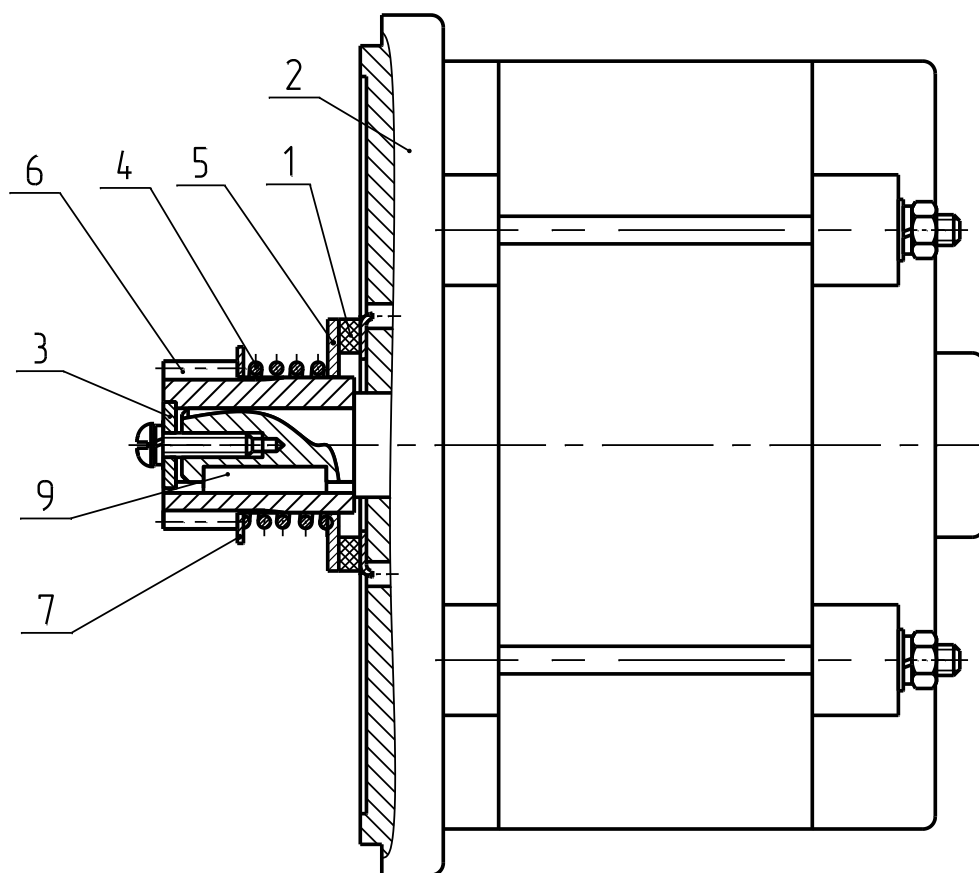
8 – шестерня; 9 – вал-шестерня;

Рисунок И.2

Остальное см. рис.И.1

Исполнение механизмов	Кинематическая схема	4	5	8	9
МЭО(Ф)-250/25-0,25; МЭО(Ф)-100/25-0,25; МЭО-100/63-0,63;	Рис. И.1	ЯЛБИ.721372.030-11 (m1; z21; d21)	ЯЛБИ.721186.007-03 (m1; z122; d122)	-	-
МЭО(Ф)-100/10-0,25; МЭО-100/25-0,63; МЭО-40/25-0,63; МЭО-40/10-0,25;	Рис.И.1	ЯЛБИ.721372.030-08 (m1,5; z28; d42)	ЯЛБИ.721372.031-04 (m1,5; z68; d102)	-	-
МЭО-250/63-0,25; МЭО-250/160-0,63;	Рис.И.2	ЯЛБИ.721372.030-05 (m1,25; z20; d25)	ЯЛБИ.721372.032-03 (m1,25; z56; d70)	СНЦИ.721372.009-05 (m1,25; z95; d118,75)	СНЦИ.721322.012-00 (m1,25; z17; d21,25)

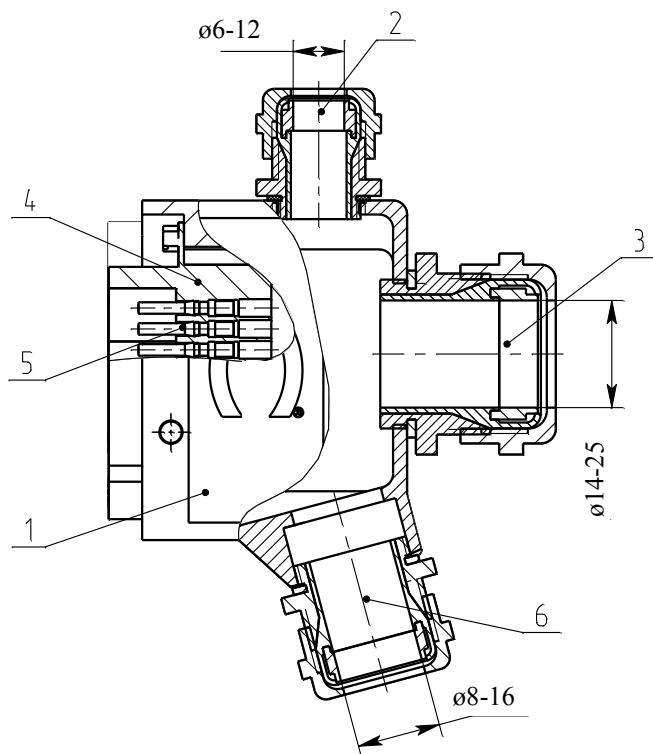
Приложение К
(обязательное)
Электропривод



- 1 – Диск фрикционный; 2 – Электродвигатель; 3 – Шайба; 4 – Пружина
 5 – Кольцо тормозное; 6 – Шестерня; 7 – Кольцо; 9 – Шпонка

Рисунок К.1 – Электропривод механизмов МЭО-08АМ, МЭО-08КАМ, МЭОФ-08КАМ
 МЭО-08А, МЭО-08КА, МЭОФ-08КА

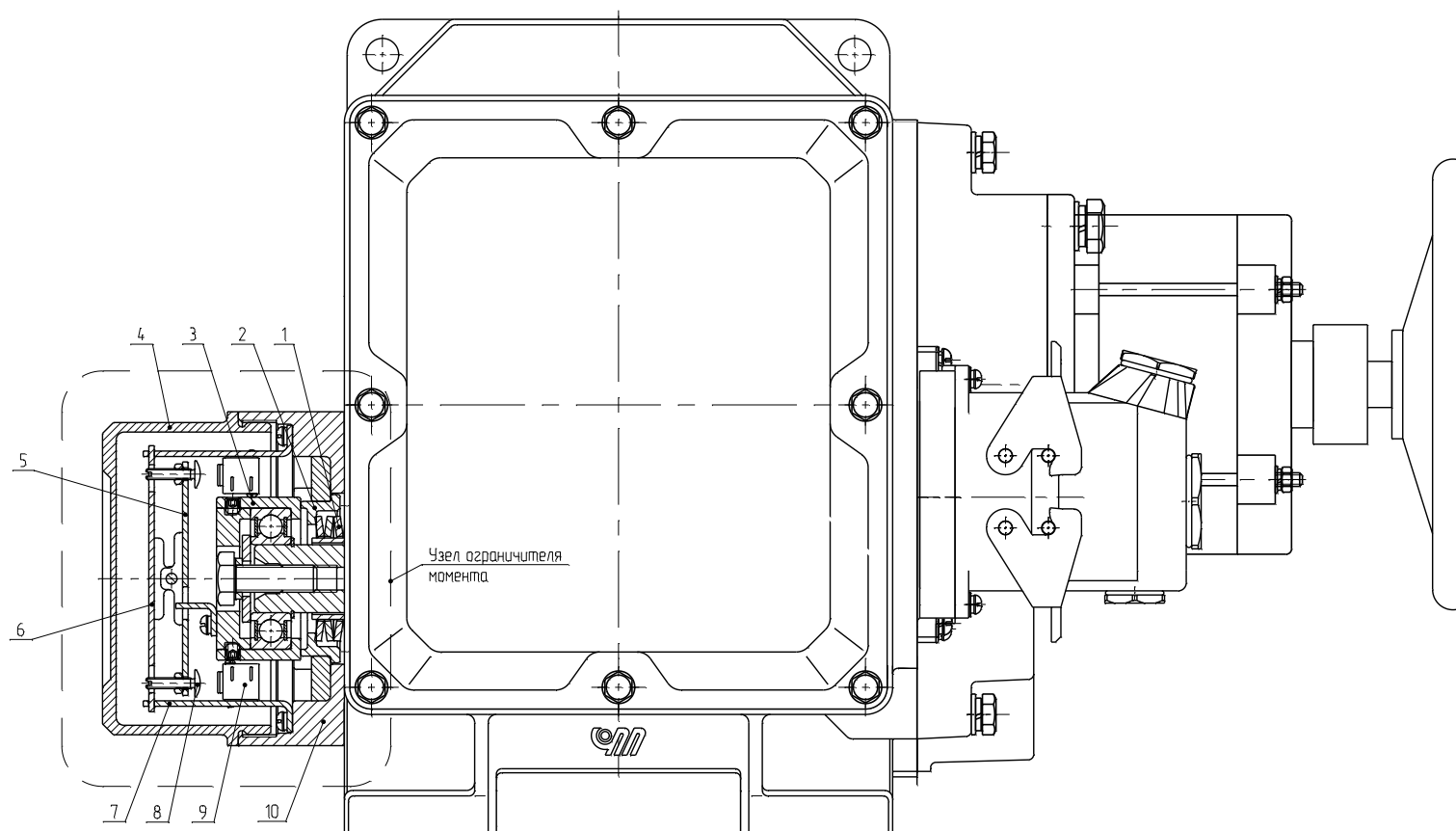
Приложение Л
(обязательное)
Штуцерные вводы



- 1 – крышка
- 2 – кабельный ввод
- 3 – кабельный ввод
- 4 – розетка
- 5 – контакт
- 6 – кабельный ввод

Рисунок Л.1 Штуцерный ввод для механизмов МЭО-08А, МЭО-08АМ, МЭО-08КА, МЭО-08КАМ, МЭОФ-08А, МЭОФ-08АМ, МЭОФ-08КА и МЭОФ-08КАМ.

Приложение М
(обязательное)
Ограничитель момента



- 1 – пакет тарельчатых пружин; 2– упорная втулка; 3 – стакан;
 4 – крышка; 5 – толкатель; 6 – планка; 7 – кронштейн;
 8 – упор; 9 – микропереключатель; 10 – корпус.

Приложение Н
(обязательное)
Инструменты и принадлежности



Рисунок Н.1 –Инструмент монтажный для обжима контактов
09990000021



Рисунок Н.2 – Инструмент для демонтажа контактов (10А)

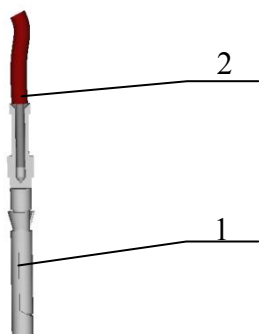


Рисунок Н.3 – Ключ для настройки БСП
ЯЛБИ.742122.002-00

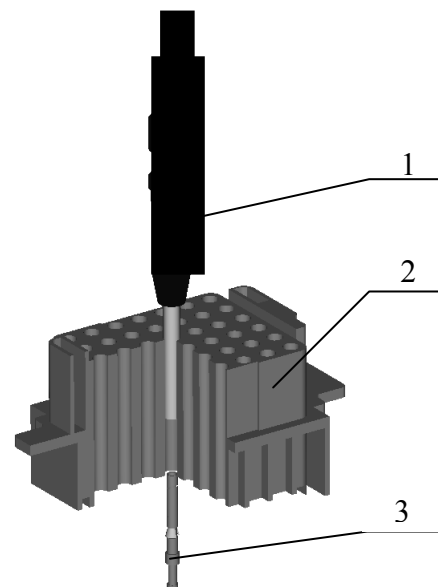
Приложение П

(обязательное)

Монтаж и демонтаж контакта гнездовой в розетке и контакта штыревого в вилке

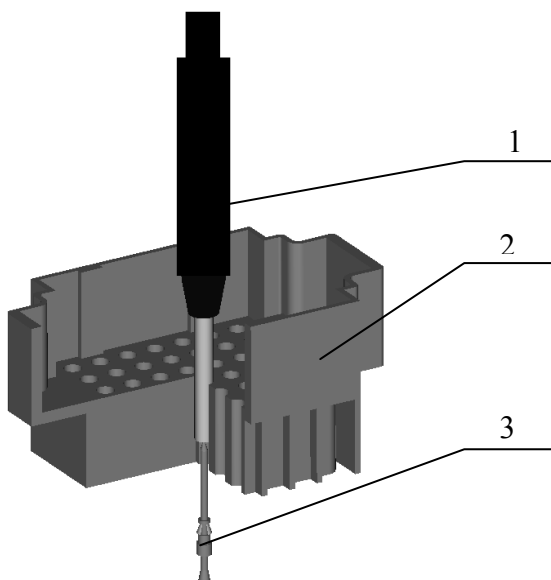


1 – контакт гнездовой;
2 – жила провода
Рисунок П.1



1- инструмент для демонтажа контактов (10А);
2- розетка ;
3- контакт гнездовой с проводом

Рисунок П.2



1- инструмент для демонтажа контактов (10А);
2- вилка ;
3- контакт штыревой

Рисунок П.3

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