

**«Поволжская электротехническая компания»**



**ПРИВОДЫ  
ЭЛЕКТРИЧЕСКИЕ  
МНОГООБОРОТНЫЕ**

**ПЭМ-А**

**ПЭМ-Б**

**Руководство по эксплуатации  
ВЗИС.421312.017 РЭ  
(БСП-10 способ подключения – клеммная колодка)**



**Чебоксары**

**ООО «Поволжская  
электротехническая компания»**

***Почтовый адрес:***

Российская Федерация, Чувашская Республика,  
428000, г.Чебоксары, а/я 163

***Тел./факс:*** (8352) 57-05-16, 57-05-19

***Электронный адрес E-mail:*** [info@piek.ru](mailto:info@piek.ru)

***Сайт:*** [www.piek.ru](http://www.piek.ru)

## СОДЕРЖАНИЕ

	стр.
1 Описание и работа привода.....	5
1.1 Назначение привода.....	5
1.2 Технические характеристики.....	6
1.3 Состав привода.....	9
1.4 Устройство и работа основных узлов привода .....	9
1.5 Маркировка привода.....	11
2. Использование по назначению.....	12
2.1 Эксплуатационные ограничения .....	12
2.2 Подготовка привода к использованию.....	12
3 Техническое обслуживание.....	15
4 Транспортирование и хранение.....	17
5 Утилизация.....	17

## ПРИЛОЖЕНИЯ:

А - Габаритные и присоединительные размеры приводов.....	19
Б - Блок предельного момента.....	20
В - Схемы электрические приводов ПЭМ-А и ПЭМ-Б.....	21
Г - Схемы управления приводами ПЭМ-А и ПЭМ-Б .....	23
Д - Габаритные размеры и схемы блока питания БП-20.....	24
Ж – Условное обозначение привода.....	26

Руководство по эксплуатации (далее - РЭ) предназначено для ознакомления потребителя с приводами электрическими многооборотными ПЭМ-А и ПЭМ-Б (в дальнейшем – привода).

РЭ содержит сведения о технических данных привода, устройстве, принципе действия, техническому обслуживанию, транспортированию и хранению, а также другие сведения, соблюдение которых гарантирует безопасную работу привода.

Работы по монтажу, регулировке и пуску приводов разрешается выполнять лицам, имеющим специальную подготовку и допуск к эксплуатации электроустановок напряжением до 1000 В.

Руководство по эксплуатации распространяется на типы приводов, указанные в таблице 2.

Во избежание поражения электрическим током при эксплуатации приводов должны быть осуществлены меры безопасности, изложенные в разделе 2 «Использование по назначению».

**Приступать к работе с приводами только после ознакомления с настоящим руководством по эксплуатации!**

**ВНИМАНИЕ! До изучения руководства по эксплуатации приводы не включать!**

Надежность и долговечность приводов обеспечиваются как качеством изготовления, так и строгим соблюдением условий по эксплуатации.

Предприятие непрерывно проводит работы по совершенствованию конструкции приводов, поэтому некоторые конструктивные изменения в руководстве могут быть не отражены.

## 1 ОПИСАНИЕ И РАБОТА ПРИВОДА

### 1.1 Назначение привода

**1.1.1** Приводы предназначены для приведения в действие запорно-регулирующей арматуры в системах автоматического регулирования технологическими процессами, в соответствии с командными сигналами регулирующих и управляющих устройств, устанавливаемой в закрытых помещениях и на открытых площадках.

Область применения – энергетика, машиностроение, металлургия, пищевая промышленность, инженерные сети водоснабжения ЖКХ и т.д.

Управление приводом может быть:

- контактным, при помощи пускателей серии ПМЛ и ПМА;
- бесконтактным, с помощью пускателя бесконтактного реверсивного типа ПБР-33 при трехфазном исполнении.

Приводы устанавливаются непосредственно на трубопроводной арматуре или на промежуточных конструкциях с любым расположением привода в пространстве, определяемым положением трубопроводной арматуры.

Приводы позволяют осуществлять;

- открытие и закрытие трубопроводной арматуры с дистанционного пульта управления и остановку запирающего элемента запорной арматуры в любом промежуточном положении;
- автоматическое отключение электродвигателя при достижении заданного крутящего момента на выходном валу привода или при заедании подвижных частей арматуры;
- автоматическое отключение электродвигателя при достижении запирающим элементом арматуры крайних положений: («Открыто», «Закрыто»);
- сигнализацию на пульт управления о срабатывании ограничителей крутящего момента и о срабатывании концевых выключателей;
- указание положения рабочего органа запорного устройства арматуры по выходному сигналу блока сигнализации положения;
- настройку и регулировку величины крутящего момента в пределах, указанных в таблице 2.

**1.1.2** Степень защиты привода IP 65 по ГОСТ 14254-2015. По специальному заказу привода изготавливаются со степенью защиты IP 67.

**1.1.3** Приводы не предназначены для работы в средах содержащих агрессивные пары, газы и вещества вызывающие разрушение покрытий, изоляции и материалов.

**1.1.4** Значение допускаемого уровня шума, создаваемого приводом на расстоянии 1 м от внешнего контура привода не превышает 80 дБА по ГОСТ 12.1.003-2014.

**1.1.5** Приводы устойчивы к воздействию:

- атмосферного давления – группа P1 по ГОСТ Р 52931-2008;
- синусоидальных вибраций – группа исполнения V1 ГОСТ Р 52931-2008.

**1.1.6** Габаритные и присоединительные размеры приводов приведены в приложении А.

**1.1.7** Присоединение привода к арматуре выполняется в соответствии с ГОСТ 34287-2017 или по заказу (по размерам потребителя).

**1.1.8** Приводы изготавливаются в серийном исполнении в следующих климатических условиях по ГОСТ 15150-69 согласно таблице 1.

Таблица 1

Климатическое исполнение и категория размещения	Температура окружающей среды	Верхнее значение относительной влажности окружающей среды
У1; У2	от минус 40 до плюс 45 °С	до 98 % при температуре 25 °С и более низких температурах без конденсации влаги.
Т2	от минус 10 до плюс 50 °С	до 100 % при температуре 35 °С и более низких температурах с конденсацией влаги.
УХЛ1; УХЛ2	от минус 60 до плюс 40 °С	до 100 % при температуре 25 °С и более низких температурах с конденсацией влаги.

Привода с категорией размещения «2» по ГОСТ 15150-69 предназначены для эксплуатации под навесом, исключаяющим прямое воздействие атмосферных осадков или в помещениях.

## 1.2 Технические характеристики

1.2.1 Условное обозначение приводов и их основные технические данные приведены в таблице 2, 3, 4.

Таблица 2 – Исполнения приводов ПЭМ-А и их основные технические данные

Условное обозначение привода	Диапазон настройки крутящего момента на выходном валу, Н.м Ммин-Ммакс	Частота вращения выходного вала, об/мин	Число оборотов выходного вала, необходимое для закрытия (открытия) арматуры, об		Мощность электродвигателя, не более, кВт	Тип электродвигателя	Исполнение выходного вала	Исполнение по способу установки на арматуру	Масса, кг, не более	Способ подключения
			Минимальное	Максимальное						
1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
Исполнение на напряжение питания 380 В частоты 50 Гц (трехфазное исполнение)										
ПЭМ-А0Х-2	25-70	24±5	1	10	0,18	АИР56В4 (5АИ 56В4)	□ 19	Фланец под болты	22	Клеммная колодка
ПЭМ-А1Х-2			10	45			Ø 44			
ПЭМ-А2Х-2			1	10			□ 19			
ПЭМ-А3Х-2			10	45			Ø 44	Фланец со шпильками		
ПЭМ-А4Х-2			1	10			□ 19			
ПЭМ-А5Х-2			10	45			Ø 44			
ПЭМ-А6Х-2			70-110	24±5			1	10		
ПЭМ-А7Х-2	10	45			Ø 44					
ПЭМ-А8Х-2	1	10			□ 19					
ПЭМ-А9Х-2	10	45			Ø 44	Фланец со шпильками				
ПЭМ-А10Х-2	1	10			□ 19					
ПЭМ-А11Х-2	10	45			Ø 44					
ПЭМ-А12Х-2	25-70	12±3			1	10	0,18	АИР56В4 (5АИ 56В4)	□ 19	Фланец под болты
ПЭМ-А13Х-2			10	45	Ø 44					
ПЭМ-А14Х-2			1	10	□ 19					
ПЭМ-А15Х-2			10	45	Ø 44	Фланец со шпильками				
ПЭМ-А20Х-2			1	10	□ 19					
ПЭМ-А21Х-2			10	45	Ø 44					
ПЭМ-А22Х-2			70-110	12±3	1	10			0,25	АИР63А4 (5АИ 63А4)
ПЭМ-А23Х-2	10	45			Ø 44					
ПЭМ-А24Х-2	1	10			□ 19					
ПЭМ-А25Х-2	10	45			Ø 44	Фланец со шпильками				
ПЭМ-А26Х-2	1	10			□ 19					
ПЭМ-А27Х-2	10	45			Ø 44					
ПЭМ-А28Х-2	70-110	12±3			1	10	0,25	АИР63А4 (5АИ 63А4)		
ПЭМ-А29Х-2			10	45	Ø 44					
ПЭМ-А30Х-2			1	10	□ 19					
ПЭМ-А31Х-2			10	45	Ø 44					

Окончание таблицы 2

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
ПЭМ-А32Х-2	70-110	12±3	1	10	0,25	АИР63А4 (5АИ 63А4)	□ 19	Фланец со шпильками	22	
ПЭМ-А33Х-2			10	45			Ø 44			
ПЭМ-А34Х-2							□ 19			
ПЭМ-А35Х-2							Ø 44			

## Примечания:

1. Буквой Х – условно обозначено исполнение блока сигнализации положения БСП-10. В зависимости от заказа приводы могут изготавливаться с блоками приведенными ниже:

- блоком конечных выключателей (далее БСПМ-10), обозначено буквой М;
- блоком сигнализации положения токовым (далее БСПТ-10М), обозначено буквой У.

2. В скобках допустимая замена электродвигателя

3. Условное обозначение привода см. Приложение Ж

Таблица 3 - Исполнения приводов ПЭМ-Б и их основные технические данные

Условное обозначение привода	Диапазон настройки крутящего момента на выходном валу, Н.м Ммин-Ммакс.	Частота вращения выходного вала, об/ мин	Число оборотов выходного вала, необходимое для закрытия (открытия) арматуры, об		Номинальная мощность электродвигателя, кВт	Тип электродвигателя	Наличие удлинителя	Масса, кг, не более	Способ подключения	
			Минимальное	Максимальное						
ПЭМ-Б0Х-2	100-300	25±5	5	10	0,75	АИР 71В4 (5АИ 71В4)	нет	31	Клеммная колодка	
ПЭМ-Б1Х-2			10	30			да			
ПЭМ-Б2Х-2			10	30			да			
ПЭМ-Б3Х-2		50±10	5	10	1,5	АИР80-В4 (5АИ 80В4)	нет	36,5		
ПЭМ-Б4Х-2				10			30	да		41
ПЭМ-Б5Х-2				10			30	да		38
ПЭМ-Б6Х-2		25±5	30	60	0,75	АИР 71В4 (5АИ 71В4)	нет	36,5		
ПЭМ-Б7Х-2		50±10	60	200	1,5	АИР80-В4 (5АИ 80В4)	нет	31		
ПЭМ-Б8Х-2		25±5	10	30	0,75	АИР 71В4 (5АИ 71В4)	нет	31		
ПЭМ-Б9Х-2										

## Примечания:

1. Буквой Х – условно обозначено исполнение блока сигнализации положения БСП-10. В зависимости от заказа приводы могут изготавливаться с блоками приведенными ниже:

- блоком конечных выключателей (далее БСПМ-10);
- блоком сигнализации положения токовым (далее БСПТ-10М).

2. В скобках допустимая замена электродвигателя.

3. Вместо электродвигателей АИР 71В4 , АИР 80В4 могут применяться АДМ 71А4, АДМ-80А4.

4. Исполнение выходного вала – кулачки Ø 58.

5. Условное обозначение привода см. Приложение Ж.

Таблица 4 – Специальные исполнения приводов ПЭМ-А и их основные технические данные

Условное обозначение привода	Диапазон настройки крутящего момента на выходном валу, Н.м Ммин-Ммакс	Частота вращения выходного вала, об/мин	Число оборотов выходного вала, необходимое для закрытия (открытия) арматуры, об		Мощность электродвигателя, не более, кВт	Тип электродвигателя	Исполнение выходного вала	Исполнение по способу установки на арматуру	Масса, кг, не более	Способ подключения
			Минимальное	Максимальное						
1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
<b>Исполнения на напряжение 380 В частоты 50Гц (трехфазное исполнение)</b>										
ПЭМ-А7М-77-2	25-70	24±5	0	77	0,18	АИР56В4 (5АИ 56В4)	□ 19	Фланец под болты	22	Клеммная колодка
ПЭМ-А7У-77-2			48	77			Ø 44			
ПЭМ-А7М-236-2			0	236			□ 19			
ПЭМ-А7У-215-2			119	215			Ø 44			
ПЭМ-А15М-77-2	70-110		0,25	0	77	АИР63А4 (5АИ 63А4)	□ 19	Фланец со шпильками		
ПЭМ-А15У-77-2				48	77		Ø 44			
ПЭМ-А15М-236-2				0	236		□ 19			
ПЭМ-А15У-215-2				119	215		Ø 44			
ПЭМ-А150/24М-2	70-150	0,37	0	77	АИР63В4 (5АИ 63В4)	□ 19	Фланец под болты			
ПЭМ-А150/24У-2			0	77		Ø 44				
									□ 19	
									Ø 44	
<p><b>Примечания:</b></p> <p>1. В зависимости от заказа приводы могут изготавливаться с блоками сигнализации положения (далее БСП-10) приведенными ниже:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- блоком конечных выключателей (далее БСПМ-10), обозначено буквой М;</li> <li>- блоком сигнализации положения токовым (далее БСПТ-10М, обозначено буквой У).</li> </ul> <p>2. В скобках допустима замена электродвигателя.</p> <p>3. Условное обозначение привода см. Приложение Ж.</p>										

**1.2.2** Электрическое питание электродвигателя приводов осуществляется трехфазным переменным током напряжением 380 В частотой 50 Гц для ПЭМ-А и ПЭМ-Б.

**1.2.3** Параметры питающей сети блока сигнализации положения БСПТ-10М:

- постоянный ток напряжением 24 В;

- однофазный переменный ток напряжением 220 В частотой 50 Гц через блок питания БП-20.

Параметры питающей сети выносного блока питания БП-20 – однофазное переменное напряжение 220 В частотой 50 Гц.

Допустимые отклонения от номинального значения параметров переменного тока питающей сети электродвигателя, БСП:

- напряжения питания – от минус 15 до плюс 10 %;

- частоты питания – от минус 2 до плюс 2 %.

При этом отклонения частоты и напряжения не должны быть противоположными.

Коэффициент высших гармоник до 5 %.

**1.2.4** Режим работы привода

1.2.4.1 Основной режим работы - повторно – кратковременный периодический S 3 25% по ГОСТ ИЕС 60034-1-2014 с числом циклов в час и средним значением противодействующей нагрузки (далее – нагрузки) согласно таблице 5.



Примечание – Действие нагрузки только в направлении против движения выходного вала.

1.2.4.2 Допускаемый режим работы – кратковременный S2 по ГОСТ 60034-1-2014 с длительностью периода нагрузки и средним значением нагрузки согласно таблице 5.

1.2.4.3 Допускаемый режим работы – повторно-кратковременный периодический S4 25 % по ГОСТ ИЕС 60034-1-2014 с числом пусков и средним значением нагрузки согласно таблице 5.

Таблица 5

Тип привода	Максимальный момент выключения ( $M_{\text{макс}}$ ), Н.м	Частота вращения выходного вала, об/мин	Режим работы по 1.2.4		
			S3-25 %, число циклов в час, (среднее значение нагрузки)	S2, длительность периода нагрузки, мин (среднее значение нагрузки)	S4-25 %, число включений в час (среднее значение нагрузки)
ПЭМ-А	110	12±3	6 (0,6 $M_{\text{макс}}$ )	20 (0,6 $M_{\text{макс}}$ )	6 30 (0,5 $M_{\text{макс}}$ )
		24±5			
ПЭМ-Б	300	25±5	(0,6 $M_{\text{макс}}$ )	(0,6 $M_{\text{макс}}$ )	320 (0,5 $M_{\text{макс}}$ )
		50±10			

**1.2.5** Выбег выходного вала приводов ПЭМ-А и ПЭМ-Б при отсутствии нагрузки на выходном валу при номинальном напряжении питания и не должно быть более 5 % одного оборот выходного вала при частоте вращения выходного вала привода до 25 об/мин и не более 10 % при частоте вращения выходного вала свыше 25 об/мин.

**1.2.6** Приводы обеспечивают фиксацию положения выходного вала при максимальной нагрузке ( $M_{\text{макс}}$ ) и отсутствии напряжения питания.

**1.2.7** Усилие на ручке маховика ручного привода не должно превышать:

- для регулирующей арматуры – 295 Н, при значении момента 0,6  $M_{\text{макс}}$ ;
- для запорно – регулирующей арматуры – 450 Н при  $M_{\text{тах}}$  значении момента при дожатии.

**1.2.8** Приводы относятся к ремонтпригодным, одноканальным, однофункциональным изделиям.

**1.2.9** Среднее время восстановления работоспособного состояния привода не более 2 часов.

**1.2.10** Средний срок службы привода не менее 15 лет. Полный назначенный ресурс - 10000 циклов.

### 1.3 Состав привода

**1.3.1** Приводы состоят из следующих основных узлов (приложение А): электродвигателя, блока концевых выключателей БСПМ-10, блока сигнализации положения токового БСПТ-10М, редуктора, механического тормоза, ручного привода, блока предельного момента.

**1.3.2** Общий вид привода типов ПЭМ-А, ПЭМ-Б, приведен в приложении А.

Электрические принципиальные схемы и рекомендуемые схемы подключения привода приведены в приложениях В, Г.

Присоединительные размеры приводов соответствуют ГОСТ 34287-2017.

### 1.4 Устройство и работа основных узлов привода

**1.4.1** Принцип работы привода заключается в преобразовании электрического сигнала, поступающего от управляющего устройства во вращательное перемещение выходного вала. Привод приводится в действие асинхронным электродвигателем.

Преобразование положения выходного вала привода в пропорциональный электрический сигнал, сигнализация положения выходного вала в крайних или промежуточных положениях, блокирование его хода в крайних положениях передается системе управления блоком сигнализации положения.

**1.4.2** В приводах применены асинхронные электродвигатели, основные параметры которых приведены в таблице 6, 7. Электродвигатель предназначен для создания требуемого крутящего момента и обеспечения вращения вала привода с постоянной скоростью.

Для заземления корпуса привода предусмотрен наружный зажим заземления по ГОСТ 21130-75.

Таблица 6

Тип электродвигателя	Параметры питающей сети		Номинальная мощность, кВт	Номинальный ток, А $\Delta/\ddot{Y}$	Отношение пускового тока к номинальному	Отношение пускового момента к номинальному	Синхронная частота вращения, об/мин
	напряжение, В $\Delta/\ddot{Y}$	частота Гц					
АИР56В4	220/380	50	0,18	1,1/0,62	5,5	2,3	1310
АИР63А4			0,25	1,61/0,93	5,5	2,4	1310
АИР63А6			0,18	1,34/0,79	5,0	1,9	870
АИР63В6			0,25	1,64/1,04	5,0	1,9	870
АИР63В4			0,37	1,9/1,1	5,5	2,3	1340
АИР71В4			0,75	3,64/2,05	6,0	2,3	1390
АИР80В4			1,5	6,5/3,72	6,0	2,3	1400

Таблица 7

Тип электродвигателя	Параметры питающей сети		Номинальная мощность, кВт	Номинальный ток, А	Отношение пускового тока к номинальному	Отношение пускового момента к номинальному	Синхронная частота вращения, об/мин
	напряжение, В	частота Гц					
АДМ 71А4	380	50	0,55	1,8	5,0	2,3	1500
АДМ 80А4			1,1	3,03	5,0	2,5	1500
5АИ 71В4			0,75	2,18	6,0	2,4	1500
5АИ 80В4			1,5	3,7	6,0	2,3	1500

**1.4.3** Планетарный редуктор предназначен для понижения частоты вращения приведения величины крутящего момента электродвигателя к требуемому значению на выходном валу привода. Планетарная передача выполнена таким образом, что позволяет вращать маховик ручного привода независимо от нахождения электродвигателя привода в подключенном или отключенном состоянии.

**1.4.4** Ручной привод служит для ручного перемещения выходного вала при монтаже и настройке привода, в аварийных ситуациях. Вращение маховика ручного привода по часовой стрелке должно соответствовать направлению движения запорного органа арматуры на закрытие.

**1.4.5** Приводы оснащены блоком моментных выключателей двухстороннего действия с диапазоном регулирования: 25-70 Н.м и 70-110 Н.м для приводов ПЭМ-А и 100-300 Н.м для приводов ПЭМ-Б. Для предотвращения отключения электродвигателя в момент «срыва» регулирующего органа арматуры из положения «Открыто» и «Закрыто» в приводах предусмотрены блокирующие кулачки. Настройка величины хода вала до момента разблокирования производится потребителем.

**1.4.6** Тормоз предназначен для уменьшения величины выбега вращения выходного вала привода при его остановки.

**Внимание!** Во избежание перегрева и быстрого износа фрикционной накладки узла механического тормоза приводов, не допускается включать привода с нагрузкой на выходном валу не менее значений указанных в таблице 8.

Таблица 8

Тип привода	Диапазон настройки крутящего момента на выходном валу Н.м	Частота вращения выходного вала, об/мин.	Минимальная нагрузка на выходном валу, Н.м
ПЭМ-А	25-70	24±5; 12±3	20
	70-110	24±5; 12±3	50
ПЭМ-Б	100-300	25±5	80
		50±10	90

#### 1.4.7 Приводы изготавливаются комплектно с:

- блоком конечных выключателей БСПМ-10.

Блок БСПМ-10 обеспечивает сигнализацию и (или) блокирование выходного вала привода в крайних или промежуточных положениях;

- блоком сигнализации положения выходного вала- токовым (БСПТ).

Блок БСПТ-10 предназначен для преобразования положения выходного вала привода в пропорциональный электрический сигнал и обеспечивают сигнализацию и (или) блокирование выходного вала привода в крайних или промежуточных положениях.

Краткая информация по конструктивным особенностям блоков приедена в таблице 9.

Подробная информация приведена в руководстве по эксплуатации на соответствующий блок, который входит в комплект поставки привода.

Тип блока сигнализации положения, наличие блока питания БП-20 оговаривается в договоре (заказе) на поставку привода.

Таблица 9

Тип блока	БСПМ-10	БСПТ-10М
Тип устройства	Электромеханические	
Концевые выключатели	Микровыключатели серии Д703 или аналогичные	
Путевые выключатели	Микровыключатели серии Д703 или аналогичные	
Устройство преобразования положения вала в электрический сигнал	-	Токовый датчик (согласующее устройство)
Местный указатель положения выходного вала привода	Стрелочный механический	

### 1.5 Маркировка привода

#### 1.5.1 На табличке, установленной на приводе, нанесены следующие данные:

- товарный знак предприятия-изготовителя;
- условное обозначение привода;
- диапазон температур окружающей среды, в которой будет эксплуатироваться привод;
- номинальная мощность электродвигателя;
- номинальное напряжение питания;
- частота тока;
- масса привода;
- надпись «Сделано в России»;
- степень защиты;
- режим работы;
- заводской номер привода по системе нумерации предприятия-изготовителя;
- месяц и год изготовления;
- изображение единого знака обращения продукции на рынке государств – членов

Таможенного союза.

#### 1.5.2 На корпусе привода рядом с заземляющим зажимом нанесен знак заземления.

Рельеф знака заземления покрыт эмалью красного цвета.

## 2 ИСПОЛЬЗОВАНИЕ ПО НАЗНАЧЕНИЮ

### 2.1 Эксплуатационные ограничения

**2.1.1** Требования к месту установки привода и параметрам окружающей среды являются обязательным как относящиеся к требованиям безопасности.

**2.1.2** Привод предназначен для непосредственной установки на трубопроводной арматуре с любым расположением привода в пространстве.

Предпочтительным является вертикальное расположение привода.

**2.1.2** Продолжительность включений и число включений в час не должны превышать значений, установленных указанным режимом работы привода 1.2.4.

### 2.2 Подготовка привода к использованию

#### 2.2.1 Меры безопасности при подготовке привода

При эксплуатации и установке привода на арматуру необходимо соблюдать следующие меры безопасности:

- эксплуатацию привода разрешается проводить лицам, имеющим допуск к эксплуатации электроустановок напряжением до 1000 В и ознакомленным с настоящим РЭ, и руководством по эксплуатации на блок сигнализации положения, входящих в комплект поставки;

- все работы по ремонту, настройке и монтажу электрических приводов производить при полностью снятом напряжении питания;

- на щите управления необходимо укрепить табличку с надписью « **НЕ включать – работают люди**»;

- работы, связанные с наладкой, обслуживанием привода производить только исправным инструментом;

- если при проверке на какие-либо электрические цепи приводов подается напряжение, то не следует касаться токоведущих частей;

- корпус привода должен быть заземлен медным проводом сечением не менее 4 мм<sup>2</sup>, место подсоединения провода должно быть защищено от коррозии нанесением консервационной смазки.

- эксплуатация привода должна осуществляться при наличии инструкции по технике безопасности, учитывающей специфику соответствующего производства и утвержденной главным инженером предприятия-потребителя.

**Эксплуатация приводов с поврежденными деталями и другими неисправностями категорически запрещается: детали заменить или все изделие отправить на ремонт.**

#### 2.2.2 Объем и последовательность внешнего осмотра привода

При получения упакованного привода следует убедиться в полной сохранности тары. Распаковать тару, вынуть привод. Осмотреть привод и убедиться в отсутствии внешних повреждений. Проверить комплектность поставки привода в соответствии с паспортом.

Проверить с помощью маховика ручного привода (приложение А) легкость вращения выходного вала привода, повернув его на несколько оборотов от первоначального положения. Выходной вал должен вращаться плавно, без заедания.

**ВНИМАНИЕ! Маховик ручного привода не допускается использовать в целях строповки!**

Заземляющий проводник – медный провод сечением не менее 4 мм<sup>2</sup> подсоединить к тщательно зачищенному зажиму заземления - болту заземления и затянуть болт. Проверить сопротивление заземляющего устройства, оно должно быть не более 10 Ом. Для защиты от коррозии на место подсоединения проводника нанести консистентную смазку.

Проверить работоспособное состояние привода (приложение В). Для этого необходимо подать напряжение питания на контакты С1, С2, С3 клеммника Х2, при этом выходной вал должен прийти в движение. Поменять местами концы любых 2-х проводов, подключенных к контактам С1, С2, С3, при этом выходной вал должен прийти в движение в противоположную сторону.

### 2.2.3 Порядок действия обслуживающего персонала при монтаже привода

Прежде чем приступить к установке привода на арматуру необходимо выполнять меры безопасности, изложенные в 2.2.1.

При установке привода на трубопроводную арматуру необходимо предусмотреть место для обслуживания привода (доступ к блоку, ручному приводу, электродвигателю).

С помощью ручного привода установить выходной вал в положение «ЗАКРЫТО».

Внимание! При установке привода на трубопроводную арматуру регулирующий орган арматуры и выходной вал привода должны быть в одинаковом положении «ЗАКРЫТО».

Поднять привод на стропах, грузоподъемность которых рассчитана на его вес, и подвести к стыковочному фланцу арматуры

Установить привод на арматуру и совместить, вращая ручной привод:

- кулачки выходного вала привода с впадинами арматуры;
- крепежные отверстия привода и арматуры (шпильки привода с отверстиями арматуры) и закрепить с помощью соответствующего крепежа.

**ВНИМАНИЕ! Привод, установленный на арматуру, строповать только за строповочные узлы арматуры.**

При установке привода на арматуру недостающие детали, необходимые для присоединения к арматуре, комплектуется самим потребителем.

### 2.2.4 Электрическое подключение

Подключение внешнего кабеля силовой цепи к электрической цепи электродвигателя производится через вводное устройство электродвигателя гибким четырехжильным кабелем с медными жилами сечением 2,5 мм<sup>2</sup>. При этом три жилы кабеля подсоединяются к контактным шпилькам клеммной колодки с маркировкой С1, С2, С3, а четвертая жила к заземляющему зажиму, расположенному в корпусе вводного устройства электродвигателя.

Подключение цепей управления и сигнализации приводов ПЭМ-А- 2 , ПЭМ-Б-2 производится при помощи гибкого кабеля с медными жилами сечением (0,5-1,5) мм<sup>2</sup> через два сальникового ввода PG20 (Ø 6-12 ) мм расположенных на корпусе привода. Провода необходимо обжать на наконечники и вставить в гнезда клеммной колодки. При легком подергивании кабель не должен выдергиваться и проворачиваться в узле уплотнения.

Проверить мегаометром сопротивление изоляции электрических цепей, значение которых должно быть не менее 20 МОм и сопротивление заземляющего устройства, оно должно быть не более 10 Ом. Подать напряжение питания на блок сигнализации положения. Произвести настройку блока датчика.

### 2.2.5 Указания по включению, проверка работы

Пробным включением проверить работоспособность механизма в обоих направлениях и правильность настройки блока сигнализации положения.

### 2.2.6 Настройка крутящего момента.

Настройка крутящего момента (Приложение Б) при нахождении регулирующего органа арматуры в положении «Открыто» и «Закрыто» производится поворотом соответствующего кулачка 3 за шлиц. При настройке ограничителя на больший (меньший) крутящий момент необходимо повернуть настроечный кулачок 3 в сторону увеличения (уменьшения) порядкового номера деления на кулачках, что приводит к увеличению (уменьшению) зазора S между толкателями микропереключателя и настроечным кулачком 3. При настройке следует руководствоваться данными настройки срабатывания ограничителей крутящего момента на выходном валу привода приведенные в паспорте.

**ВНИМАНИЕ! Запрещается установка ограничителя крутящего момента выше максимального значения указанного в паспорте привода.**

### **2.2.7 Настройка блокирующих кулачков.**

Настройка блокирующих кулачков привода производится в положениях регулирующего органа арматуры: «Закрыто» и «Открыто». Настройку следующим образом:

- в положении «Закрыто» ослабить гайку 9 (Приложение Б), подвести блокирующий кулачок 1 до касания с рычагом 5 и затянуть гайку;
- в положении «Открыто» ослабить гайку 9, подвести блокирующий кулачок 2 до касания с рычагом 4 и затянуть гайку. Риски деления на блокирующих кулачках расположены с интервалом 10 градусов.

### **2.2.8 Настройка блока сигнализации положения БСП-10**

Настройка концевых микровыключателей блока БСПМ-10, токового блока БСПТ-10М изложены в РЭ на блок сигнализации положения БСП-10 ВЗИС.426449.002 РЭ.

### 3 ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБСЛУЖИВАНИЕ

**3.1** При техническом обслуживании привода должны выполняться требования безопасности, приведенные в 2.2, а также требования инструкций, действующих в промышленности, где применяется привод.

Эксплуатация приводов с поврежденными деталями и другими неисправностями категорически запрещается: детали заменить или отправить привод на ремонт.

Привод должен подвергаться техническому обслуживанию в соответствии с таблицей 10 при соблюдении требований «Правил технической эксплуатации электроустановок потребителей», «Правил охраны труда при эксплуатации электроустановок».

Таблица 10

Вид технического обслуживания	Наименование работ	Примечание
Профилактический осмотр	Проверка по 3.2	Периодичность устанавливается в зависимости от производственных условий, но не реже одного раза в месяц
Периодическое техническое обслуживание	Проверка по 3.3	Один раз в (1,5-2) года
Плановое техническое обслуживание	Проверка по 3.4	При необходимости, рекомендуется при интенсивной работе не реже одного раза в 6-8 лет, при неинтенсивной – в 10-12 лет
Техническое обслуживание БСП производить в соответствии с его руководством по эксплуатации. Электродвигатель является неремонтопригодным изделием и не требует специального технического обслуживания.		

**3.2** Во время профилактических осмотров необходимо проверять:

- состояние наружных поверхностей привода, при необходимости очистить от грязи и пыли;
- заземляющие зажимы должны быть затянуты и не покрыты ржавчиной;
- проверить затяжку всех крепежных болтов и гаек. Болты и гайки должны быть равномерно затянуты;

**3.3** Периодическое техническое обслуживание проводить согласно 3.2 и дополнительно:

- отключить привод от источника питания;
- снять крышку блока;
- проверить надежность крепления блока к корпусу механизма, надежность подключения внешних кабелей к разъемам блока;
  - проверить состояние заземления, при необходимости очистить зажимы заземления и нанести консистентную смазку;
  - проверить уплотнение кабельного ввода. При легком подергивании кабель не должен выдергиваться и проворачиваться в узле уплотнения;
  - закрыть крышку блока.

Подключить привод, проверить его работу по 1.2.4, при необходимости настроить.

**3.4** Плановое техническое обслуживание проводить в следующей последовательности:

- отключить привод от источника питания;
- отсоединить привод от арматуры, снять с места установки и последующие работы проводить в мастерской;
  - отсоединить блок сигнализации положения;
  - отсоединить электродвигатель;
  - отсоединить ручной привод;
  - разобрать редуктор. Произвести диагностику состояния корпуса редуктора, крышек, шестерен, валов, подшипников, резьбовых соединений. Поврежденные детали заменить. Промыть все детали и высушить. Подшипники, зубья шестерен, червяка, червячного колеса и поверхности трения подвижных частей редуктора смазать консистентной смазкой Литол - 24 ГОСТ 21150-2017. Расход смазки на один механизм составляет 200 г.

- собрать привод в обратной последовательности;
- проверить надежность креплений блока, электродвигателя;
- проверить состояние заземления.

После сборки привода произвести его обкатку в течении 3 часов. Режим работы при обкатке 1.2.4.

**Внимание! Попадание смазки на элементы блока сигнализации положения не допускается.**

**3.5** Перечень возможных неисправностей и способы их устранения в приводе с блоком БСП-10 приведены в таблице 11.

Таблица 11

Наименование неисправности	Вероятная причина	Метод устранения
1	2	3
Привод при включении не работает	Нарушена электрическая цепь	Проверить цепь и устранить неисправность
	Не работает двигатель	Заменить двигатель
Во время хода на закрытие арматуры привод остановился, и на пульте управления загорелась лампа «Ограничитель крутящего момента».	Заедание подвижных частей арматуры или привода.	Включить привод в обратном направлении и повторить пуск привода в том направлении, в котором произошло заедание. Если при повторном пуске произойдет остановка привода, необходимо выяснить причину и устранить заедание.
При работе привода происходит срабатывание концевых микровыключателей раньше или после прохождения крайних положений рабочего регулирующего органа трубопроводной арматуры	Сбилась настройка микровыключателя	Произвести настройку микровыключателя
Не происходит срабатывание концевых микровыключателей	Вышел из строя микровыключатель. Заедание шарика в блоке БСПТ-10М.	Заменить микровыключатель. Нажать лезвием отвертки на шарик. Если шарик не перемещается, разобрать блок, очистить от загрязнения, снова нанести тонкий слой смазки.
Электродвигатель в рабочем режиме перегревается.	Появились короткозамкнутые витки в обмотке	Заменить электродвигатель.

**3.6** В течение гарантированного срока не допускается производить любые действия, связанные с разборкой привода и его составных частей, кроме указанных в разделе 2.6, 3.2, 3.3, в противном случае действие гарантийных обязательств предприятия-изготовителя прекращается. Текущий ремонт во время гарантийного срока производит предприятие – изготовитель.



## 4 ТРАНСПОРТИРОВАНИЕ И ХРАНЕНИЕ

**4.1** Условия транспортирования должны соответствовать условиям хранения «5» по ГОСТ 15150-69.

Время транспортирования - не более 45 суток. Упакованные приводы, могут транспортироваться всеми видами крытого транспорта в соответствии с правилами перевозки грузов, действующими на каждом виде транспорта.

**4.2** Во время погрузочно-разгрузочных работ и транспортирования, упакованный привод не должен подвергаться резким ударам и воздействию атмосферных осадков.

**Маховик ручного привода не допускается использовать в целях строповки!**

Способ укладки упакованных приводов на транспортное средство должен исключить их самопроизвольное перемещение.

**4.3** Хранение приводов со всеми комплектующими изделиями должно производиться в заводской упаковке в условиях хранения «3» по ГОСТ 15150-69.

Срок хранения привода в неповрежденной упаковке предприятия-изготовителя – не более 12 месяцев с момента изготовления.

## 5 УТИЛИЗАЦИЯ

Привод не представляет опасности для жизни, здоровья людей и окружающей среды и подлежит утилизации после окончания срока службы по технологии, принятой на предприятии, эксплуатирующем привод.

Приложение А  
(обязательное)

Общий вид, габаритные и присоединительные размеры привода

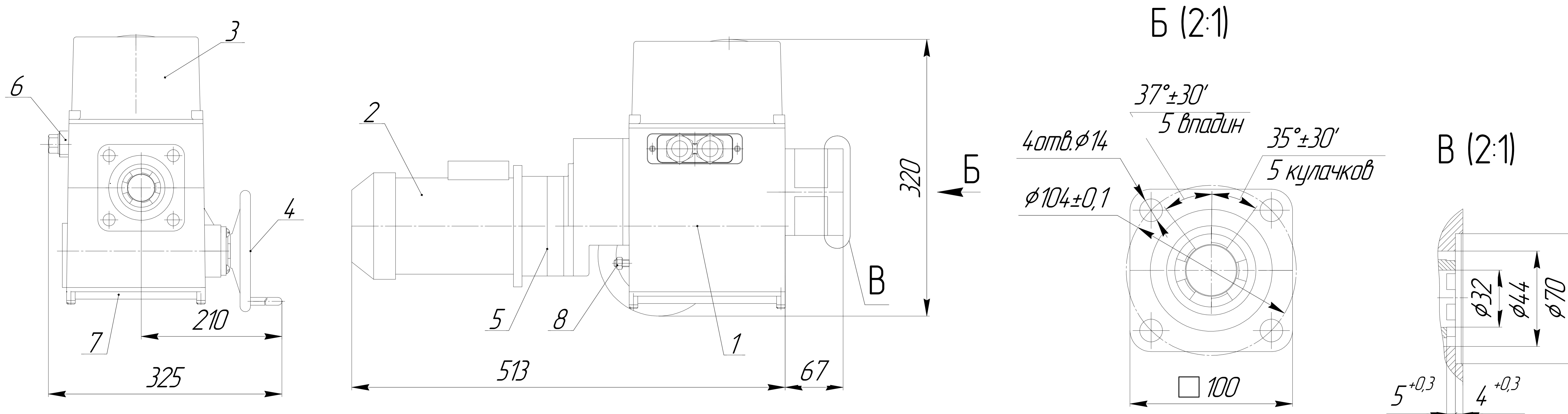


Рисунок А.1 - Привод ПЭМ-А фланец с отверстиями

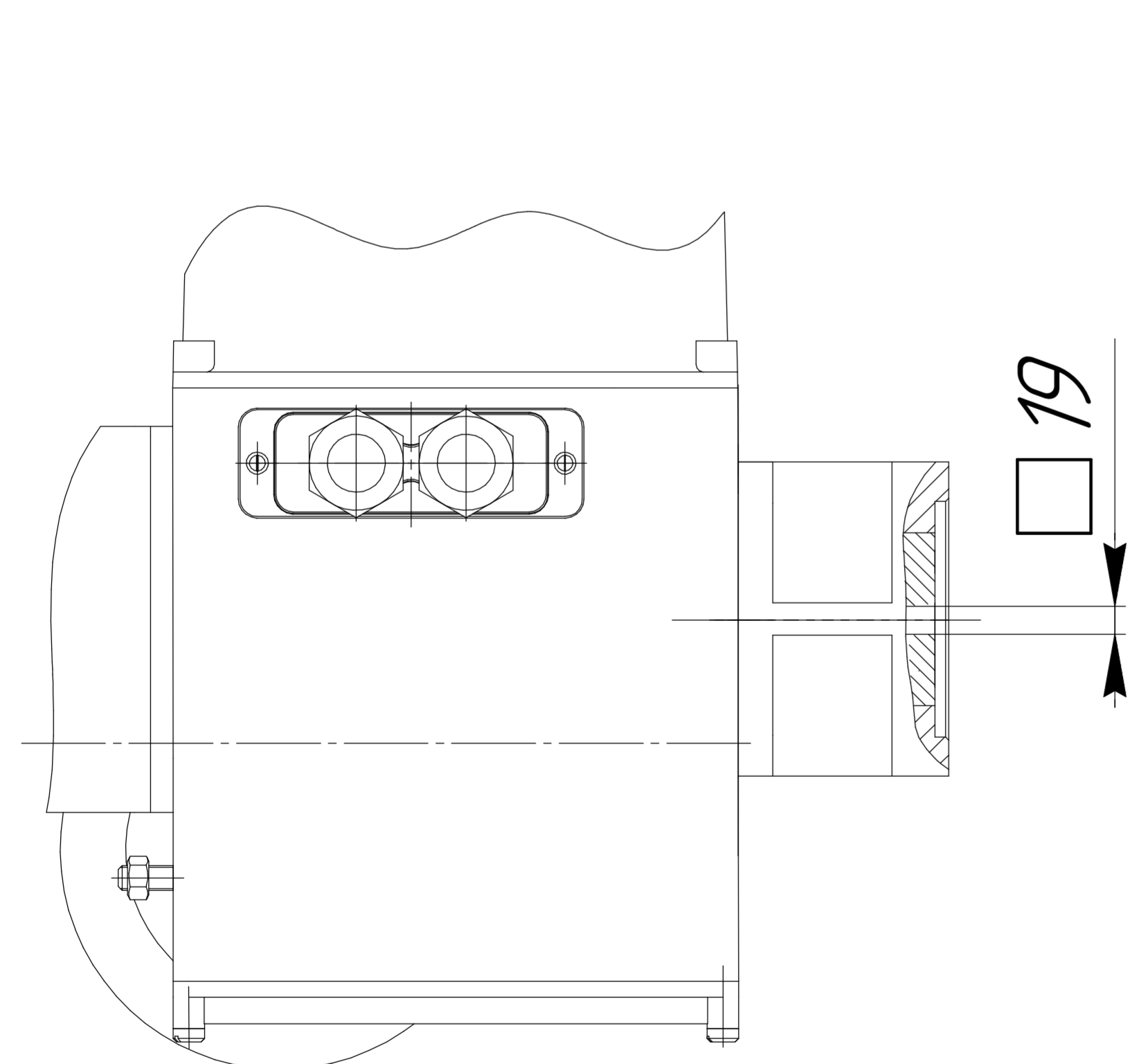


Рисунок А.2 - Привод ПЭМ-А  
Остальное - см. рисунок А.1

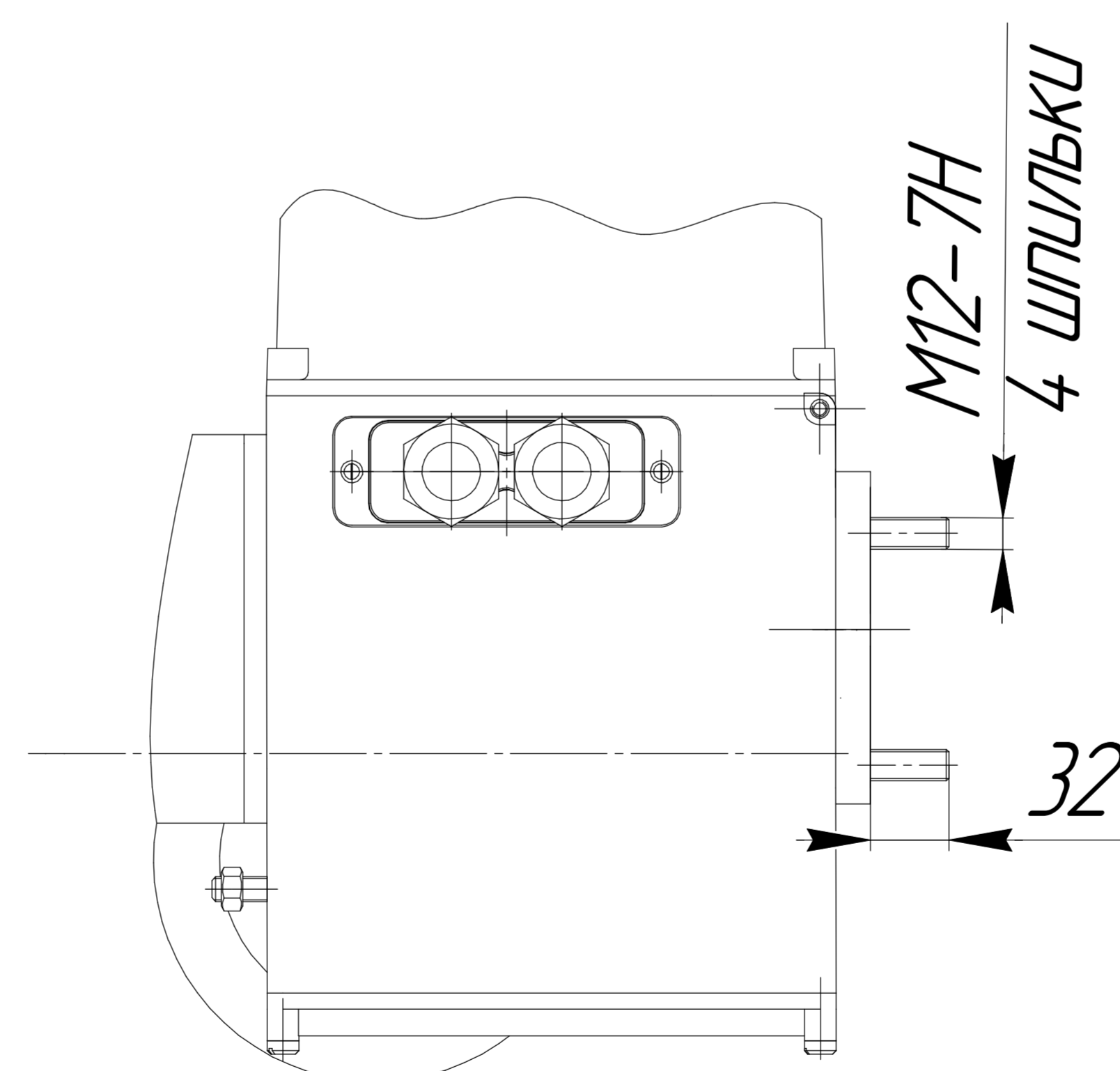


Рисунок А.3 - Привод ПЭМ-А фланец со шпильками  
Остальное - см. рисунок А.1 и А.2.

- 1 - Редуктор;
- 2 - Электродвигатель;
- 3 - Блок БСП-10;
- 4 - Ручной привод;
- 5 - Тормоз механический;
- 6 - Сальниковый ввод;
- 7 - Блок предельного момента;
- 8 - Болт заземления.

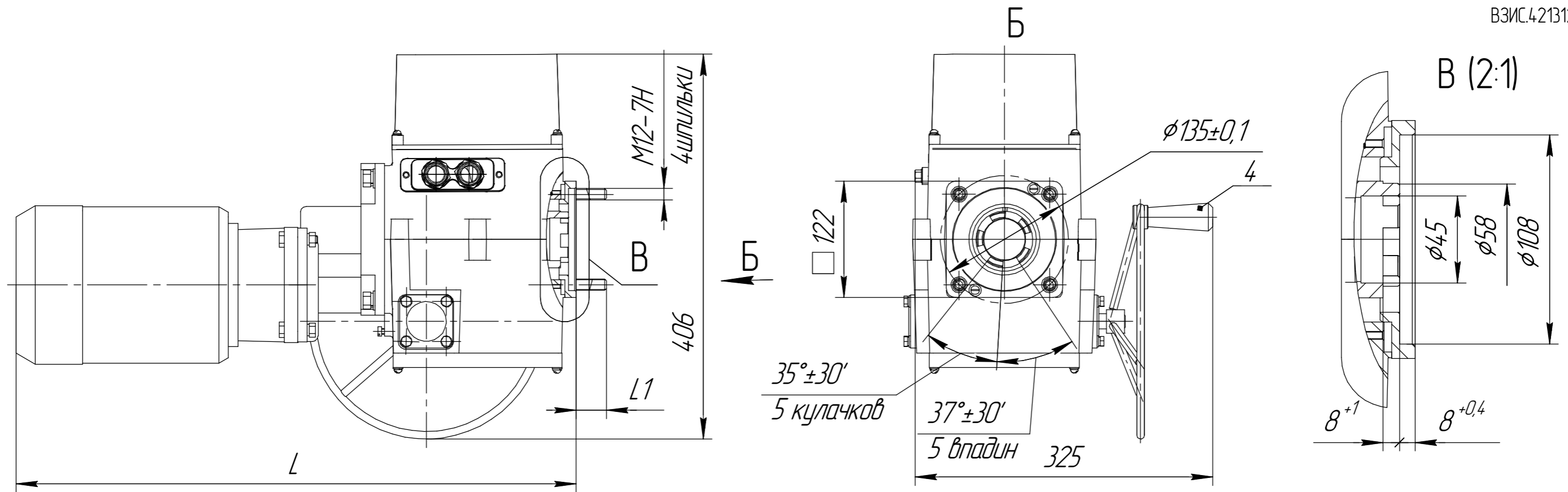
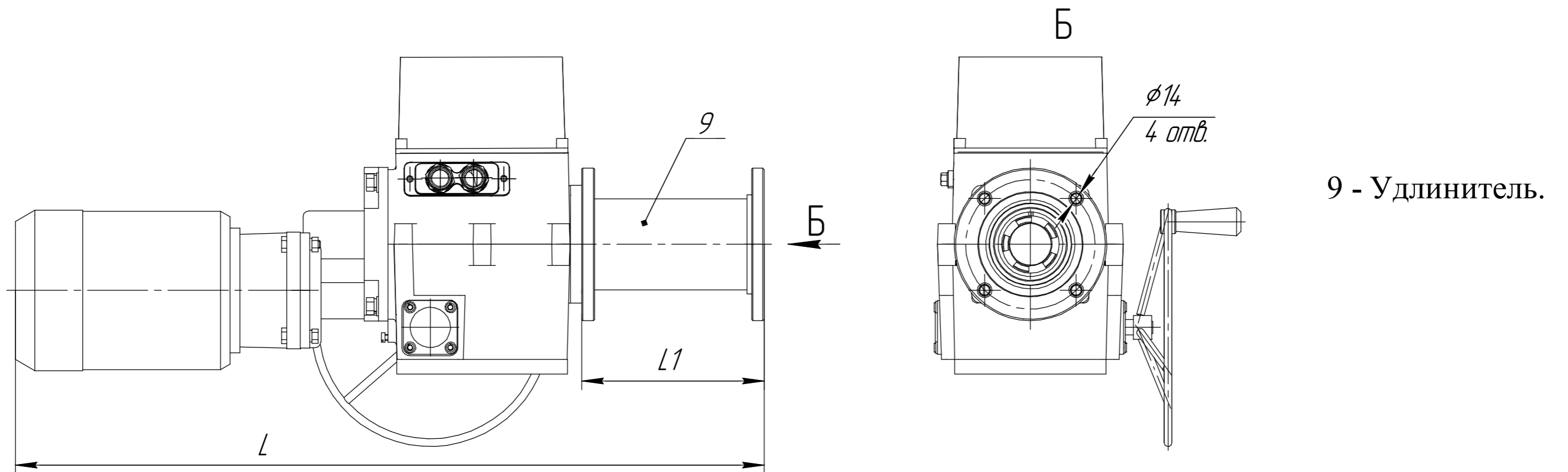


Рисунок А.4 -Привод ПЭМ-Б без удлинителя, остальное - см. рисунок А.1

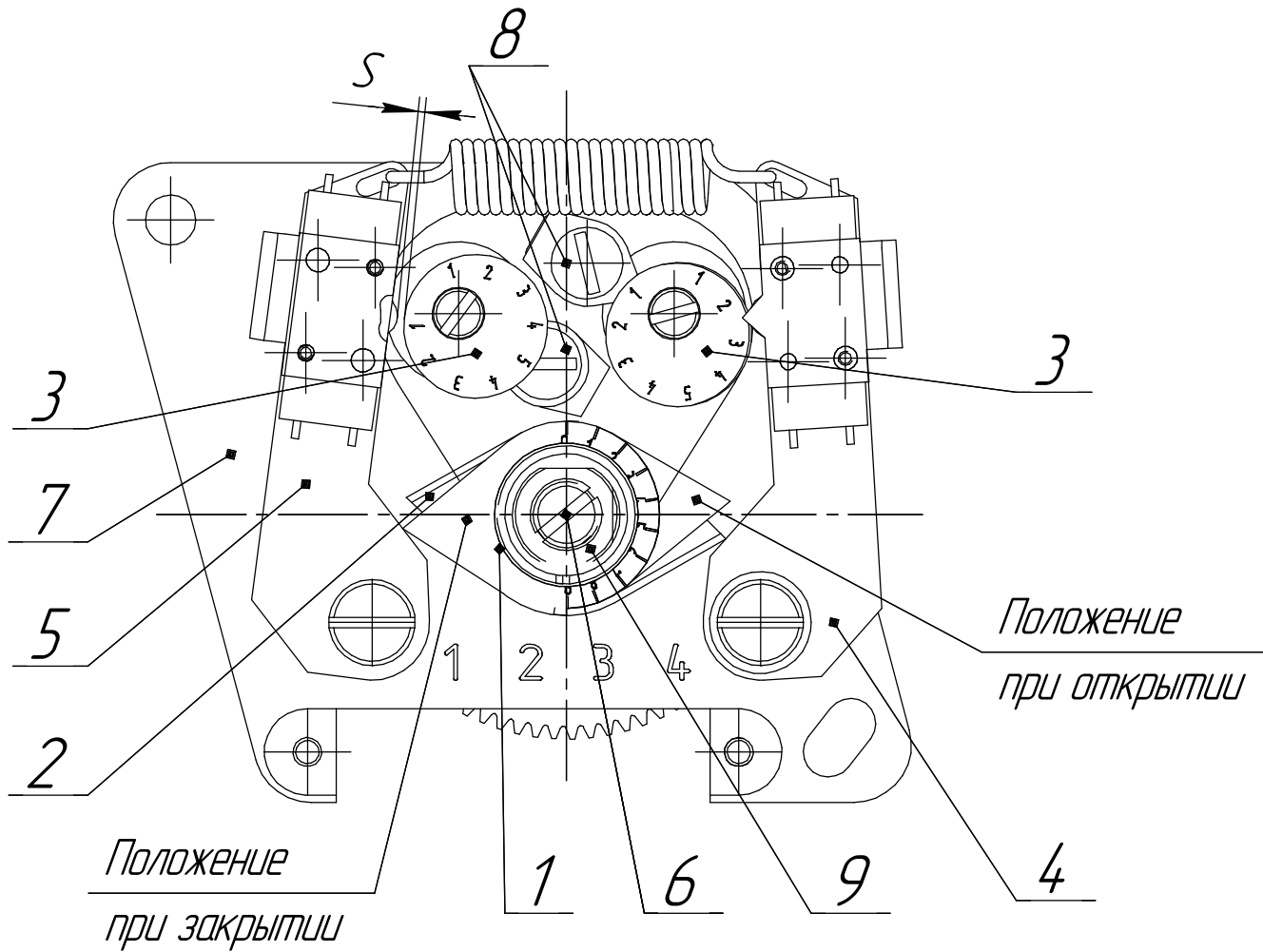


9 - Удлинитель.

Рисунок А.5 - Привод ПЭМ-Б с удлинителем

Обозначение	Рисунок	L1, мм	L, мм
ПЭМ-Б0; ПЭМ-Б3; ПЭМ-Б8; ПЭМ-Б9	А.4	32	590
ПЭМ-Б1; ПЭМ-Б2; ПЭМ-Б4; ПЭМ-Б5	А.5	155	730
ПЭМ-Б6; ПЭМ-Б7	А.5	205	780

## Приложение Б (обязательное) Блок предельного момента



1,2 — кулачки блокирующие; 3 — кулачки настроечные; 4,5 — рычаги;  
6 — ось кулачков блокирующих; 7 — основание; 8 — винты; 9 — гайка;

# Приложение В (обязательное) Схемы электрические приводов ПЭМ (способ подключения – клеммная колодка)

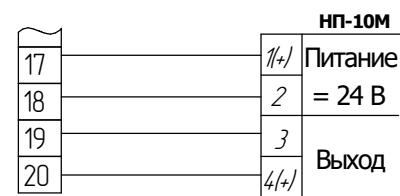
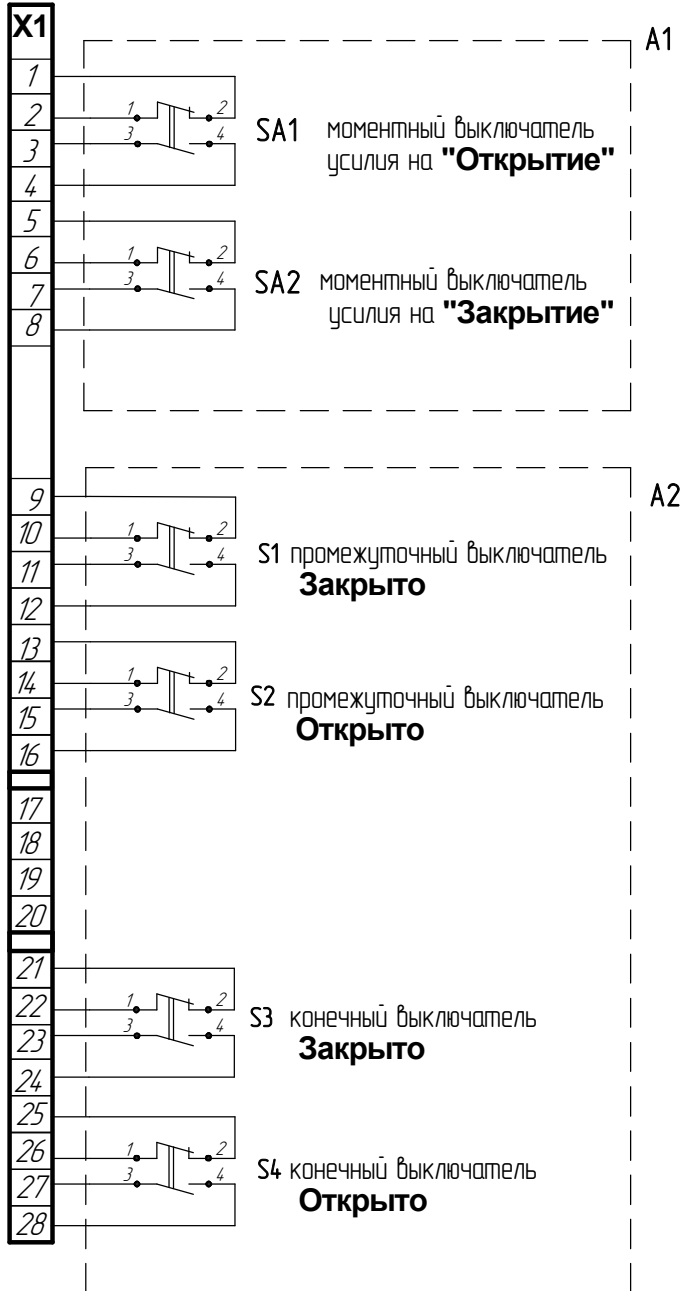
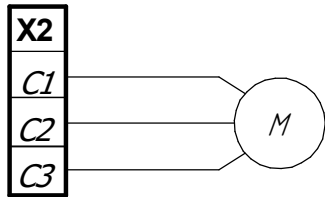


Рисунок В.2 Схема электрическая приводов ПЭМ-А и ПЭМ-Б с блоком БСПТ-10М. Остальное – см. рисунок В1

Рисунок В.1 Схема электрическая приводов ПЭМ-А и ПЭМ-Б трехфазного исполнения с блоком БСПМ-10.

Таблица В.1 Условные обозначения

Обозначение	Наименование	Примечание
A1	Блок ограничителя усилия "Открытие" и "Закрытие"	
A2	Блок датчика БСПТ-10АМ или БСПМ-10	
M	Электродвигатель АИР	380 В
M1	Электродвигатель АИР	220 В
SA1, SA2	Микровыключатели усилия	
НП-10М	Нормирующий преобразователь	4-20мА
S1 ... S4	Микровыключатели	
X1	Клеммная колодка датчика БСПМ-10 или БСПТ-10М	
X2	Клеммник соединительный двигателя	

Таблица В.2 Диаграмма работы микровыключателей

микро выключатель	контакт соединителя X1	Положение арматуры			
		открыто	промежуточное	закрыто	превышение момента
SA1	1-2	■			
	3-4				■
SA2	5-6	■			
	7-8				■
S1	9-10	■	■		
	11-12		■	■	
S2	13-14		■	■	
	15-16	■	■		
S3	21-22	■	■		
	23-24			■	
S4	25-26		■	■	
	27-28	■	■		

■ – контакт замкнут  
□ – контакт разомкнут

# Приложение Г (обязательное)

## Рекомендуемые схемы подключения приводов ПЭМ

Схема внешних соединений

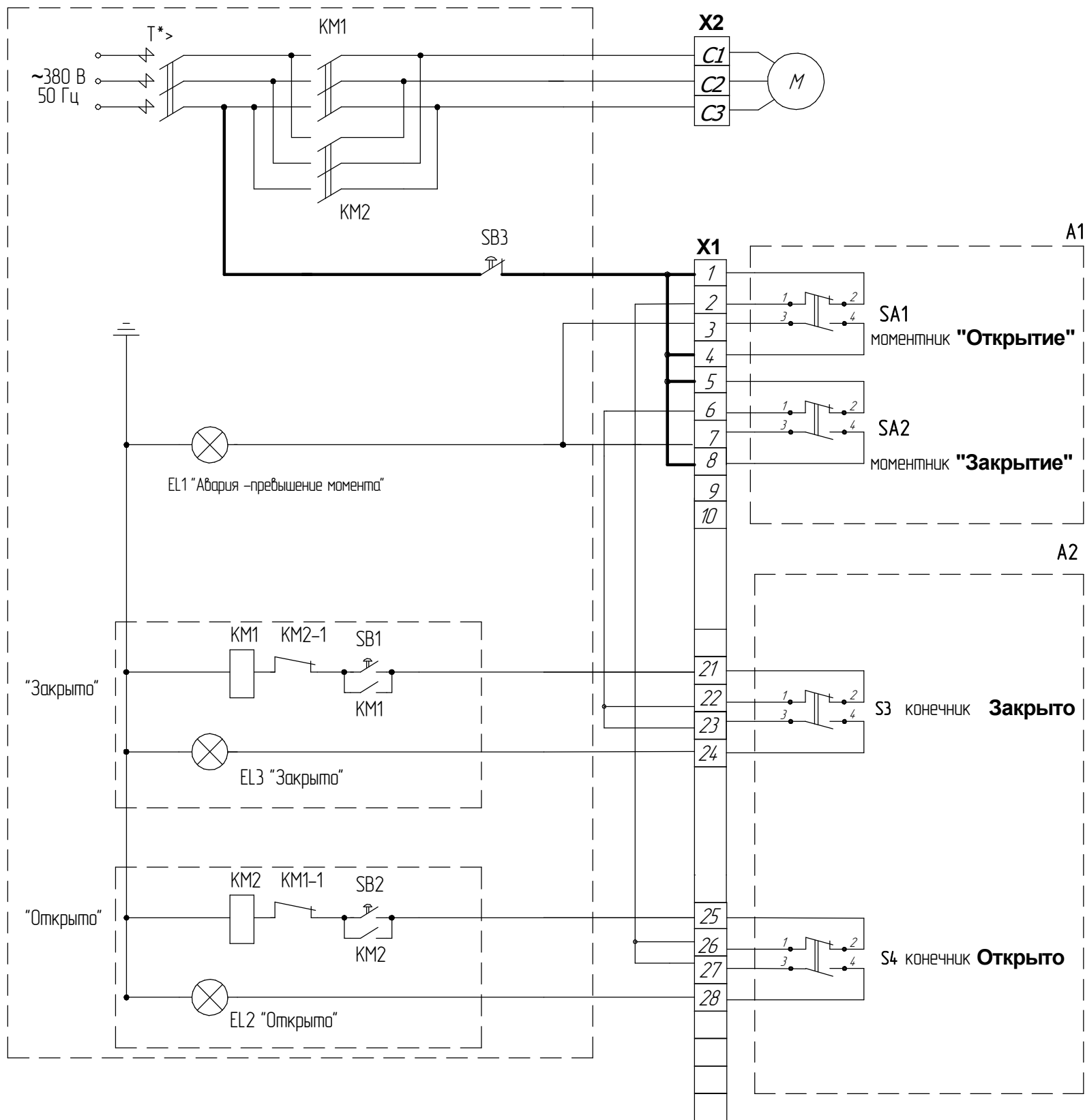


Рисунок Г.1 – Схема подключения приводов ПЭМ-А и ПЭМ-Б трехфазного исполнения с блоком БСПМ-10

Таблица Г.1 Условные обозначения

Обозначение	Наименование
A1	Блок ограничителя усилия "Закрытие", "Открытие"
A2	Блок датчика БСПМ-10
M, M1	Электродвигатель АИР
SA1, SA2	Микровыключатели усилия – "крутящего момента"
S1 ... S4	Микровыключатели
KM1, KM2	Магнитные пускатели "Открытия", "Закрытия"
EL1, EL2, EL3	Сигнальные лампы "Авария", "Открыто", "Закрыто"
SB1, SB2, SB3	Кнопки "Закрыть", "Открыть", "Стоп"
X1	Клеммная колодка датчика БСПТ-10М или БСПМ-10
X2	Клеммник соединительный двигателя АИР

Таблица Г.2  
Диаграмма работы ламп сигнализации

Обозн. лампы	Открыто	Закрыто
EL2		
EL3		

– лампа горит  
 – лампа не горит

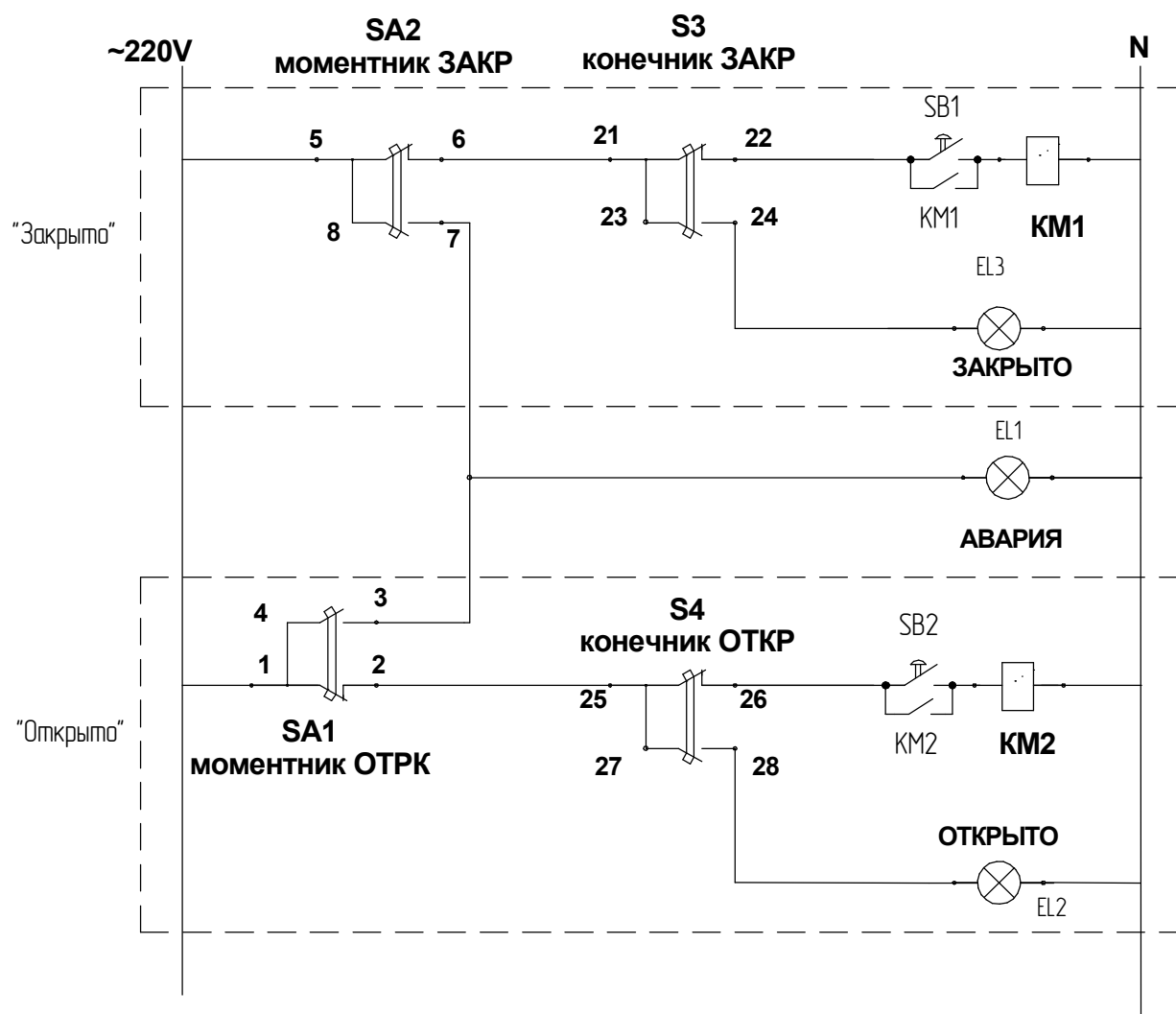


Рисунок Г.2 – Схема настройки приводов ПЭМ-А и ПЭМ-Б

Данная электрическая схема управления позволяет реализовать следующую логику:

- При включении кнопки управления SB1 привод начинает ЗАКРЫВАТЬ рабочий орган. При этом остановка привода будет при достижении конечного выключателя S3 "Закрывать". Если при закрытии рабочего органа происходит превышение момента, установленного на муфте предельного момента, то происходит срабатывание моментного выключателя SA2 и его фиксация в сработавшем состоянии. Тем самым разрывается цепь управления и происходит выключение двигателя. Последующее включение привода возможно только в противоположное направление - "Открывать".
- Лампа EL1 "Авария" включается при срабатывании моментного выключателя SA2.
- При включении кнопки управления SB2 привод начинает ОТКРЫВАТЬ рабочий орган. При этом остановка привода будет при достижении конечного выключателя S4 "Открывать". Если при открытии рабочего органа происходит превышение момента, установленного на муфте предельного момента, то происходит срабатывание моментного выключателя SA1 и его фиксация в сработавшем состоянии. Тем самым разрывается цепь управления и происходит выключение двигателя. Последующее включение привода возможно только в противоположное направление - "Закрывать".
- Лампа EL1 "Сигнализация" включается при срабатывании моментного выключателя SA1.

Приложение Д  
(обязательное)  
Габаритные размеры и схемы блока питания БП-20

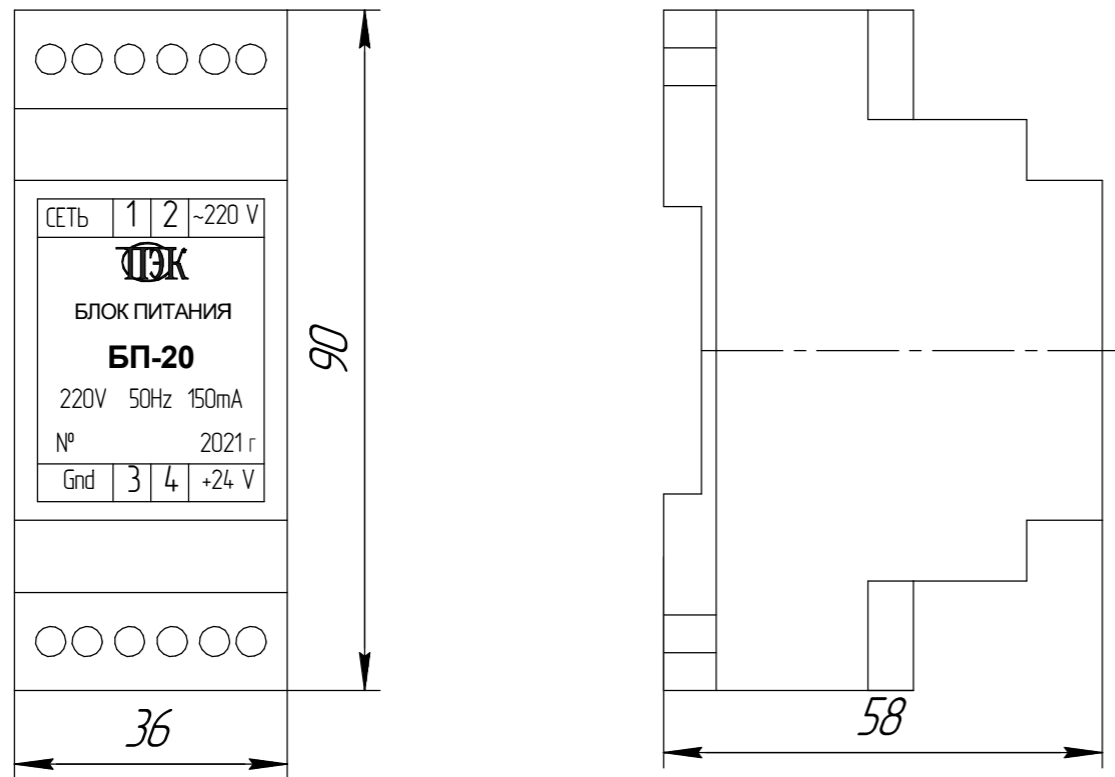


Рисунок Д.1 – Габаритные размеры блока БП-20 (на DIN-рейке)

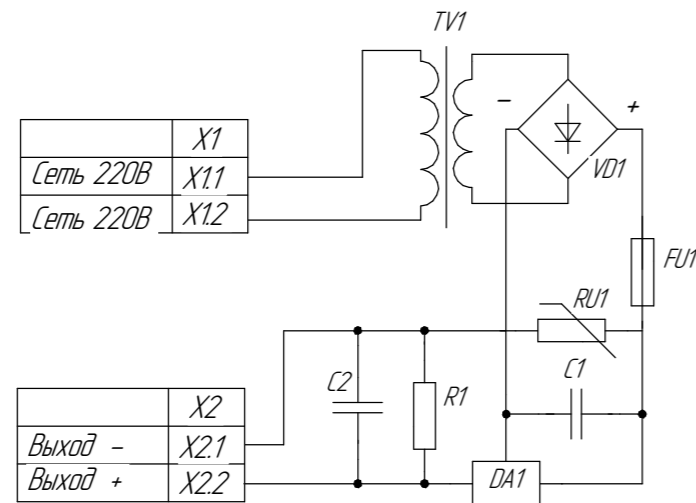


Рисунок Д.2 – Схема электрическая принципиальная блока питания БП-20

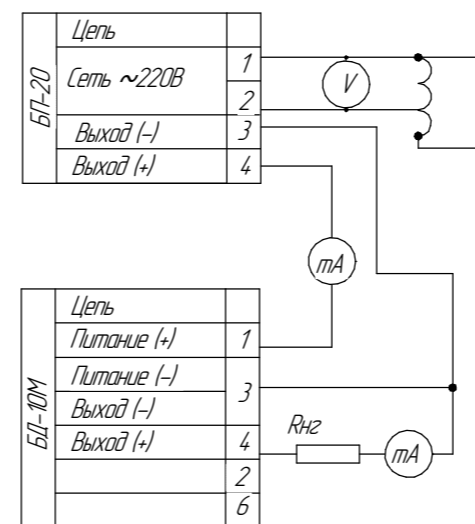


Рисунок Д.3 – Схема проверки блока БСПТ-10М

Примечание :

1. Выбор диапазона выходного сигнала происходит переключением тумблера, находящегося на корпусе согласующего устройства БД-10М:  
положение тумблера в X4 – диапазон 0–5 мА  
положение тумблера в X5 – диапазон 4–20 мА
2. Если при перемещении выходного органа к конечному положению выходной сигнал блока не увеличивается, а уменьшается, то необходимо поменять местами провода, идущие к контактам катушки датчика от контактов 2 и 6 колодки согласующего устройства.

БД-10М – согласующее устройство  
БП-20 – блок питания  
РА – миллиамперметр М4200 30 мА  
РВ – вольтметр Э545  
R<sub>нз</sub> – сопротивление нагрузки не более 2 кОм.



Приложение Ж  
(обязательное)  
Условное обозначение привода

ПЭМ	–	XXX		X	–	X		X	,	X
1		2		3		4		5		6

где:

- 1 ПЭМ – Привод электрический многооборотный;
- 2 Тип привода:
  - буква (А, Б) обозначает типоразмерный ряд привода по максимальному крутящему моменту в соответствии с ГОСТ 34287–2017;
  - цифры (0–35) – номер исполнения в типоразмерном ряду;
- 3 Обозначение входящего в состав привода БСП:
  - М – БСПМ–10;
  - У – БСПТ–10М
- 4 Способ подключения:
  - 1 – штепсельный разъем;
  - 2 – клеммная колодка;
- 5 Климатическое исполнение и категория размещения привода по ГОСТ 15150–69;
- 6 Напряжение питания:
  - Числовое значение отсутствует – трехфазное напряжение питания;
  - 220 В – однофазное напряжение питания (для ПЭМ–А).

Пример записи обозначения привода типоразмерного ряда А с диапазоном настройки крутящего момента на выходном валу от 25 до 70 Н.м, числом оборотов выходного вала для закрытия (открытия) арматуры (10 – 45), с внутренним квадратом на выходном валу, с подключением через клеммную колодку, с трехфазным напряжением питания, климатического исполнения У, категории размещения 2 с блоком БСПМ–10 при его заказе и в документации другой продукции, в которой он может быть применен:

“Привод ПЭМ–А2М–2–У2”;

то же для привода с внутренним квадратом на выходном валу, с блоком БСПТ–10М, с подключением через штепсельный разъем с однофазным напряжением питания:

“Привод ПЭМ–А2У–1–У2, 220 В”.

Пример записи обозначения привода типоразмерного ряда Б диапазоном настройки крутящего момента на выходном валу от 100 до 300 Н.м, числом оборотов выходного вала для закрытия (открытия) от 10 до 30, с удлинителем, с блоком БСПТ–10М с подключением через штепсельный разъем:

“Привод ПЭМ–Б2У–1–У2”

Запись условного обозначения привода ПЭМ-А специального исполнения при заказе

ПЭМ	-	XXX	-	X	-	XXX	-	X	-	X	,	X
1		2		3		4		5		6		7

где:

- 1 ПЭМ – Привод электрический многооборотный;
- 2 Тип привода:  
– буква А обозначает типоразмерный ряд привода по максимальному крутящему моменту в соответствии с ГОСТ 34287-2017;  
– цифры (7, 15) – номер исполнения в типоразмерном ряду;
- 3 Обозначение входящего в состав привода БСП:  
М – БСПМ-10;  
У – БСПТ-10М
- 4 – максимальное число оборотов выходного вала, необходимое для закрытия (открытия) арматуры
- 5 Способ подключения:  
1 – штепсельный разъём;  
2 – клеммная колодка;
- 6 Климатическое исполнение и категория размещения привода по ГОСТ 15150-69;
- 7 Напряжение питания:  
Числовое значение отсутствует – трехфазное напряжение питания;  
220 В – однофазное напряжение питания.

Пример записи обозначения привода типоразмерного ряда А с диапазоном настройки крутящего момента на выходном валу от 25 до 70 Н.м, с максимальным числом оборотов выходного вала для закрытия (открытия) арматуры 236, с внутренним квадратом на выходном валу, с подключением через клеммную колодку, с трехфазным напряжением питания, климатического исполнения У, категории размещения 2 с блоком БСПТ-10М при его заказе и в документации другой продукции, в которой он может быть применен:

“Привод ПЭМ-А2М-236-2-У2”;

то же для привода с максимальным числом оборотов выходного вала для закрытия (открытия) арматуры 215, с внутренним квадратом на выходном валу, с блоком БСПТ-10М, с подключением через штепсельный разъём с трехфазным напряжением питания:

“Привод ПЭМ-А2У-215-1-У2”;

то же с однофазным напряжением питания:

“Привод ПЭМ-А2У-215-1-У2, 220 В”.