

**«Поволжская электротехническая компания»**



421851

**МЕХАНИЗМЫ ИСПОЛНИТЕЛЬНЫЕ  
ЭЛЕКТРИЧЕСКИЕ ОДНОБОРОТНЫЕ  
ФЛАНЦЕВЫЕ  
МЭОФ 6,3-08**

**Руководство по эксплуатации  
ВЗИС.421321.074 РЭ  
(БСПМ-3)**



**Чебоксары 2021**

**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

***Сайт:*** www.piek.ru

СОДЕРЖАНИЕ	Стр.
1 Описание и работа механизмов.....	4
1.1 Назначение механизмов.....	4
1.2 Технические характеристики.....	5
1.3 Состав, устройство и работа механизма.....	6
1.4 Устройство и работа основных узлов механизма.....	7
1.5 Маркировка механизма.....	7
2 Описание и работа блока концевых выключателей БСПМ-3.....	7
2.1 Состав, устройство и работа блока БСПМ-3.....	8
2.1 Настройка микровыключателей БСПМ-3.....	8
3 Использование по назначению.....	8
3.1 Эксплуатационные ограничения.....	8
3.2 Подготовка механизмов к использованию.....	8
4 Использование механизма.....	10
4.1 Использование механизма и контроль работоспособности.....	10
4.2 Возможные неисправности и рекомендации по их устранению.....	10
4.3 Меры безопасности при использовании механизма.....	10
5 Техническое обслуживание .....	11
6 Транспортирование и хранение.....	12
7 Утилизация.....	12

#### ПРИЛОЖЕНИЯ:

- А - Общий вид, габаритные и присоединительные размеры механизма
- Б- Схемы электрические принципиальные механизма МЭОФ 6,3-08
- В- Схема электрическая управления механизма МЭОФ 6,3-08 ( датчиком БСПМ-3)
- В1- Схема электрическая управления механизма МЭОФ 6,3-08
- Г - Общий вид блока БСПМ-3

#### **ВНИМАНИЮ ПОТРЕБИТЕЛЕЙ!**

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

Руководство по эксплуатации (далее - РЭ) предназначено для ознакомления потребителя с механизмами электрическими однооборотными фланцевыми группы МЭОФ-6,3-08 (далее - механизмы) с целью обеспечения полного использования их технических возможностей.

РЭ содержит сведения о технических данных механизма, устройстве, принципе действия, мерах по обеспечению безопасности, техническому обслуживанию, транспортированию и хранению, а также другие сведения, соблюдение которых гарантирует безотказную работу механизма.

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

РЭ распространяется на типы механизмов, указанные в таблице 2.

Во избежание поражения электрическим током при эксплуатации механизма должны быть осуществлены меры безопасности, изложенные в разделе 3 «Использование по назначению».

Приступать к работе с механизмами только после ознакомления с настоящим РЭ!

## 1. ОПИСАНИЕ И РАБОТА МЕХАНИЗМОВ

### 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 регулирующих и управляющих устройств. Механизмы соответствуют техническим условиям ТУ 4218-002-70235294-2004.

Механизмы предназначены для применения в энергетике, машиностроении, газовой, пищевой промышленности, в инженерных сетях водоснабжения в жилищно-коммунальном хозяйстве и т.д.

Механизмы устанавливаются непосредственно на трубопроводной арматуре и соединяются со штоком регулирующего органа посредством втулки.

**1.1.2** Механизмы 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 <sup>0</sup> С	до 98 % при температуре 25 <sup>0</sup> С и более низких температурах без конденсации влаги.
Т2	от минус 10 до плюс 50 <sup>0</sup> С	до 100 % при температуре 35 <sup>0</sup> С и более низких температурах с конденсацией влаги.
УХЛ1; УХЛ2	от минус 60 до плюс 40 <sup>0</sup> С	до 100 % при температуре 25 <sup>0</sup> С и более низких температурах с конденсацией влаги.

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

**1.1.3** Степень защиты механизмов IP 65 по ГОСТ 14254-2015 обеспечивает работу механизма при наличии в окружающей среде пыли и струй воды.

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

**1.1.5** Механизмы устойчивы и прочны к воздействию синусоидальных вибраций по группе исполнения VI ГОСТ Р 52931-2008.

**1.1.6** Механизмы устойчивы и прочны к воздействию атмосферного давления по группе исполнения PI ГОСТ Р 52931-2008.

**1.1.7** Для механизмов МЭОФ рабочее положение обусловлено положением регулирующего органа.

## 1.2 Технические характеристики

**1.2.1** Исполнение механизмов и их основные технические данные приведены в таблице 2.  
Таблица 2

Условное обозначение механизма	Номинальный крутящий момент на выходном валу, N.m	Номинальное время полного хода выходного вала, s	Номинальный полный ход выходного вала, г	Потребляемая мощность W, не более	Тип электродвигателя	Масса, не более, kg
Группа МЭОФ-6,3-08 (фланцевые)						
МЭОФ-6,3/12,5-0,25М-08К	6,3	12,5	0,25	35	ДСР70-0,1-375	3,9
МЭОФ-12,5/25-0,25М-08К	12,5	25	0,25			
МЭОФ-15/30-0,25М-08К	15	30	0,25			
МЭОФ-63/63-0,25М-08К	63	63	0,25			
МЭОФ-25/63-0,25М-08К	25	63	0,25			
МЭОФ-25/25-0,25М-08К	25	25	0,25			

Буква **К** обозначает трехфазное напряжение питания.

**М**-блок концевых выключателей (далее БСПМ-3).

**1.2.1** Электрическое питание электродвигателя механизма осуществляется трехфазной сети переменного тока с номинальным напряжением 380V частотой 50 Hz.

Допустимые отклонения:

- 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.

**1.2.2** Пусковой крутящий момент механизма при номинальном напряжении питания превышает номинальный момент не менее, чем в 1,7 раза.

**1.2.3** Люфт выходного вала механизма не более 1<sup>0</sup>.

**1.2.4** Выбег выходного вала механизма при номинальном напряжении питания без нагрузки не более:

- 1 % полного хода выходного вала - для механизма с временем полного хода 10 s;
- 0,5 % полного хода выходного вала - для механизма с временем полного хода 25 s;
- 0,25 % полного хода выходного вала - для механизма с временем полного хода 63 s и более.

**1.2.5** Механизмы обеспечивают фиксацию положения выходного вала при отсутствии напряжения питания.

**1.2.6** Действительное время полного хода выходного вала механизма при номинальной противодействующей нагрузке, номинальном напряжении питания и нормальных условиях окружающей среды не должно отличаться от значения указанных в таблице 2 более чем на 10%.

**1.2.7** Отклонение времени полного хода выходного вала механизмов от действительного значения при изменении напряжения питания от 85 до 110 % номинального значения или изменении температуры окружающей среды от минимального до максимального значения не должно превышать 20%.

**1.2.9** Усилие на ручке ручного привода при номинальной нагрузке на выходном валу не превышает 50 N.

**1.2.10** Значение допустимого уровня шума не превышает 80 dB по ГОСТ 12.1.003-2014.

**1.2.11** Механизм является восстанавливаемым, ремонтируемым, однофункциональным изделием.

**1.2.12** Габаритные и присоединительные размеры механизмов приведены в приложении А.

### **1.3 Состав, устройство и работа механизма**

**1.3.1** Механизм состоит из следующих основных узлов (приложение А): редуктор, электропривод, блок БСПМ-3, сальниковый ввод, ручной привод, ограничитель.

**1.3.2** Принцип работы механизмов заключается в преобразовании электрического сигнала, поступающего от регулирующих и управляющих устройств, во вращательное движение выходного вала.

Механизмы крепятся непосредственно к арматуре. Для обеспечения возможности настройки и регулировки блок сигнализации положения расположен под съёмной крышкой. Крышка имеет смотровое окно для определения углового положения выходного вала по шкале блока БКВ.

**1.3.3** Режим работы механизма с двигателем синхронным ДСР по ГОСТ ИЕС 60034-1-2014 - повторно-кратковременный реверсивный с частными пусками S4 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. Допускается работа механизма в кратковременном режиме S2 с номинальной нагрузкой на выходном валу при номинальном напряжении питания электродвигателя продолжительностью не более 3 min. Минимальная величина импульса включения не менее 0,5 s.

При реверсировании электродвигателя механизма интервал времени между включением и выключением на обратное направление должен быть не менее 50 ms.

### **1.4 Устройство и работа основных узлов механизма.**

В качестве электропривода механизма применен синхронный электродвигатель ДСР. Краткие технические характеристики электродвигателя ДСР 70-0.1-375:

- напряжение – 380 V;
- частота - 50 Hz;
- номинальный момент – 0,1 N.m;
- частота вращения - 375 min<sup>-1</sup>;
- потребляемая мощность - 34 W;
- номинальный ток – 0,18 A.

Электропривод служит для передачи вращения через редуктор и создания требуемого крутящего момента на выходном валу механизма и обеспечения точной остановки выходного вала.

При превышении номинального крутящего момента (например, при неправильном выборе механизма по крутящему моменту, при работе механизма на «упор» или при заедании регулирующего органа арматуры) электродвигатель ДСР выпадает из синхронизма и издает шум.

**Внимание! Наличие шума при работе на холостом ходу, исчезающего при нагружении механизма рабочим моментом, не является признаком неисправности.**

По защищенности от попадания внутрь твердых частиц (пыли) и воды электродвигатели ДСР имеют степень защиты IP65 по ГОСТ 14254-2015.

Для заземления корпуса механизма предусмотрен наружный зажим заземления с требованиями по ГОСТ 21130-75.

Редуктор механизма является основным узлом, на котором устанавливаются составные части механизма.

Описание и работа блока концевых выключателей БСПМ-3 в разделе 2 настоящего РЭ.

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

### **1.5 Маркировка механизма**

**1.5.1** Маркировка механизма соответствует ТР ТС 010-2011, ГОСТ 18620-86.

**1.5.2** Механизм имеет табличку, на которой нанесены следующие данные:

- товарный знак предприятия – изготовителя;
- условное обозначение механизма;
- номинальное напряжение питания, V;
- частота напряжения питания, Hz;
- надпись «Сделано в России» на русском языке;
- номер механизма по системе нумерации предприятия – изготовителя;
- год изготовления;
- изображение единого знака обращения продукции на рынке государств – членов

Таможенного союза.

**1.5.3** На корпусе механизма рядом с заземляющим зажимом нанесен знак заземления. Рельеф знака заземления покрыт эмалью красного цвета.

## **2. ОПИСАНИЕ И РАБОТА БЛОКА КОНЦЕВЫХ ВЫКЛЮЧАТЕЛЕЙ (БСПМ-3)**

### **2.1 Состав, устройство и работа блока БСПМ-3**

Блок состоит из следующих основных узлов (приложение Г): платы, на которой размещены клеммные разъемы X1 и X2, предназначенные для подключения внешнего кабеля питания и кабеля сигнализации и указателя положения выходного вала.

Указатель положения 2 крепится к валу винтом 7. На плате закреплены четыре микровыключателя S1, S2, S3 и S4 с контактами. Микровыключатели предназначены для ограничения крайних положений выходного вала исполнительного механизма.

На выходном валу при помощи винта закреплены кулачки 4 (Закрывается) и 5 (Открывается). Кулачки при повороте вала нажимают на контакты микровыключателей, вызывая их срабатывание. Кулачки могут быть установлены на заданный поворот вала.

### **2.2 Настройка микровыключателей блока БСПМ-3.**

Снять крышку. Для обеспечения срабатывания микровыключателей на заданном угле поворота вала установить рабочий орган механизма в положение «ЗАКРЫТО» (приложение Г). Ослабить прижим 3 кулачков с помощью прижимного болта 1, открутив его на 1-2 оборота. Переместить кулачок 4 «ЗАКРЫТО», вращая кулачок только по часовой стрелке до нажатия на пластину 8 микровыключателей S3 и S4. Нажатие кулачка 4 на пластины 8 должно вызывать срабатывание микровыключателя, то есть размыкание контактов S3 и S4. Убедиться, что при вращении вала ручного привода рабочий орган закрывается. Вращение вала датчика происходит по часовой стрелке, при этом в положение «ЗАКРЫТО» должно происходить срабатывание микровыключателей S3 и S4.

При этом:

Микровыключатель S3 - использовать для сигнализации положения механизма;

Микровыключатель S4 - использовать для управления, т.е размыкание цепей управления механизма.

Установить рабочий орган механизма в положение «ОТКРЫТО». Ослабить прижим 3 кулачков с помощью прижимного болта 1, открутив его на 1- 2 оборота. Переместить кулачок 5 «ОТКРЫТО», вращая кулачок только против часовой стрелке до нажатия на пластину 8 микровыключателей S1 и S2. Нажатие кулачка 5 на пластины 8 должен вызывать срабатывание микровыключателя, то есть размыкание контактов S1 и S2. Убедиться, что при вращении вала ручного привода рабочий орган открывается. Вращение вала датчика происходит против часовой стрелке, при этом в положение «ОТКРЫТО» должно происходить срабатывание микровыключателя S1 и S2.

При этом:

Микровыключатель S1 - использовать для сигнализации положения механизма;

Микровыключатель S2 - использовать для управления, т.е размыкание цепей управления механизма.

По окончании настройки:

- убедиться, что прижимной болт 1 затянут;

- проверить правильность настройки микровыключателей и выходного сигнала, переместив рабочий орган из положения «ОТКРЫТО» в положение «ЗАКРЫТО».

Открутив винт 7, установить указатель положения 2 в одном из заданных крайних положений. Затянуть винт 7.

Рекомендуется конечные выключатели настраивать, не доходя рабочим органом механизма или арматуры 3-5 % до механического упора.

### **3 ИСПОЛЬЗОВАНИЕ ПО НАЗНАЧЕНИЮ**

#### **3.1 Эксплуатационные ограничения**

**3.1.1** Требования к месту установки механизма и параметрам окружающей среды являются обязательными как относящиеся к требованиям безопасности.

**3.1.2** Продолжительность включений и число включений в час не должны превышать значений, установленных указанным режимом работы механизма (п.1.3.3).

#### **3.2 Подготовка механизма к использованию**

##### **3.2.1 Меры безопасности при подготовке к использованию механизма**

Эксплуатацию механизма разрешается проводить лицам, имеющим допуск к эксплуатации электроустановок напряжением до 1000 V и ознакомленным с настоящим РЭ.

При этом необходимо руководствоваться требованиями «Правил техники безопасности при эксплуатации электроустановок потребителей» (ПТБЭ):

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

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

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



- при удалении старой смазки и промывке деталей и узлов механизма необходимо применять индивидуальные средства защиты;
- корпус механизма 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 механизма должна осуществляться при наличии инструкции по технике безопасности, учитывающей специфику соответствующего производства и утвержденной главным инженером предприятия-потребителя.

### **3.2.2 Объем и последовательность внешнего осмотра механизма**

Осмотреть механизм и убедиться в отсутствии внешних повреждений. Проверить комплектность поставки механизма в соответствии с паспортом.

Проверить с помощью ручного привода легкость вращения выходного вала механизма, повернув его на несколько градусов от первоначального положения. Выходной вал должен вращаться плавно.

Тщательно зачистить место присоединения заземляющего проводника к болту, подсоединить провод сечением не менее 4 мм<sup>2</sup> и затянуть болт. Проверить сопротивление заземляющего устройства, оно должно быть не более 10 Ом.

Проверить работу механизма в режиме реверса от электродвигателя. Для этого:

- подать на механизм трехфазное напряжение питания на контакты U, V, W разъема X1 (приложение Б), при этом выходной вал механизма должен прийти в движение. Поменять местами концы любых 2-х проводов, подключенных к контактам U, V, W, при этом выходной вал должен прийти в движение в другую сторону.

### **3.2.3 Монтаж и настройка механизма МЭОФ**

При установке механизма необходимо предусмотреть свободное место для обслуживания механизма, обеспечить возможность доступа к блоку БСПМ-3 и ручному приводу.

Прежде чем приступить к установке механизма на арматуру необходимо руководствоваться мерами безопасности, изложенными в разделе 3.2.1.

Закрепить на механизме монтажные детали (кран, затвор дисков). С помощью ручки ручного привода на механизме, вращая маховик против часовой стрелки, установить кран в положение «ОТКРЫТО». На блоке БСПМ-3 совместить указатель положения (Приложение Г) со смотровым стеклом на крышке в положение «ОТКРЫТО» (в прозрачных частях крышки на плоской поверхности надпись «ОТКРЫТО» расположена в секторе зеленого цвета) и закрепить винтом 7.

При вращении маховика ручного привода по часовой стрелке устанавливаем кран в положении «ЗАКРЫТО». На блоке указатель положения соответственно установится в положение «ЗАКРЫТО» (в прозрачных частях крышки на плоской поверхности надпись «ЗАКРЫТО» расположена в секторе красного цвета).

При необходимости в механизмах МЭОФ (Приложение А) возможно с помощью регулировочных болтов ограничителя положения 7 и 8 произвести регулировку.

Для увеличения угла поворота выходного вала необходимо произвести откручивание регулировочных болтов:

- положение «Открыто» регулировочный болт 7;
- положение «Закрыто» регулировочный болт 8.

Для уменьшения угла поворота выходного вала необходимо произвести закручивание регулировочных болтов:

- положение «Открыто» регулировочный болт 7;
- положение «Закрыто» регулировочный болт 8.

Произвести настройку блока БСПМ-3 в соответствии с разделом 2 руководства.

**Внимание!** Во избежание перегрузки электродвигателя электрические микровыключатели, ограничивающие крайние положения регулирующего органа, должны срабатывать на 3-5 градусов раньше, чем механический ограничитель встанет на упор.

Механический ограничитель предназначен для ограничения крайних положений регулирующего органа трубопроводной арматуры, на случай выхода из строя микровыключателей.

Произвести монтаж заземления как указано в 3.2, нанести консервационную смазку на винт заземления.

### 3.2.4 Электрическое подключение

Подключение внешних электрических цепей к механизму осуществляется через сальниковый ввод (приложения А) многожильным круглым гибким кабелем диаметром от 4 до 8 mm и сечением проводников каждой жилы должно быть в пределах от 0,5 до 1,5 mm<sup>2</sup>, согласно схеме подключения (приложение Б). При легком подергивании кабель не должен выдергиваться и проворачиваться в узле уплотнения.

Для этого необходимо открутить гайку сальникового ввода пропустить провод через цанговый зажим. Подсоединить провод. Закрутить гайку сальникового ввода.

На плате блока датчика имеются разъемы X1, X2, которые состоят из клеммного блока припаянного к плате датчика и разъема для подключения внешних цепей (приложение Г)

- 1) Разъем X1 (контакты U, V, W) для подключения силовых цепей питания 380V.
- 2) Разъем X2 (контакты 1...12) для подключения микровыключателей S1, S2, S3, S4.

### 3.2.5 Указания по включению, проверка работы

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

## 4 ИСПОЛЬЗОВАНИЕ МЕХАНИЗМА

### 4.1 Использование механизма и контроль работоспособности

Порядок контроля работоспособности механизма, необходимость, подстройки и регулировки, методики выполнения измерений определяются эксплуатирующей организацией.

### 4.2 Возможные неисправности и рекомендации по их устранению

Возможные неисправности и рекомендации по их устранению приведены в таблице 4.

Таблица 4

Неисправность	Вероятна причина	Метод устранения
При подключении механизм не работает	Не поступает напряжение питания на двигатель	Проверить поступление напряжения к двигателю. Проверить цепь и устранить неисправность
	Неисправен двигатель	Заменить двигатель
При работе механизма наблюдается чрезмерный нагрев и повышенный шум	Механизм стоит на упоре	Включить в обратную сторону. Проверить настройку БКВ. При необходимости перенастроить
	Наличие помехи или заклинивание регулирующего органа арматуры	Устранить помеху или заклинивание
	Обрыв фазы в цепи питания двигателя	Проверить цепь питания, устранить обрыв. При необходимости заменить двигатель.
	Межвитковое замыкание в обмотке статора двигателя	Заменить двигатель
Блок БСПМ-3 работает некорректно	Сбилась настройка	Настроить блок БКВ
Отсутствует сигнал Блока БСПМ-3	Обрыв сигнальных цепей	Найти обрыв и устранить неисправность

### 4.3 Меры безопасности при использовании механизма

При эксплуатации механизма не требуется соблюдение дополнительных мер безопасности, кроме общих, изложенных в 3.2.1

## 5 ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБСЛУЖИВАНИЕ

**5.1** При техническом обслуживании механизма должны выполняться требования безопасности, приведенные в 3.2, а также требования инструкций, действующих в промышленности, где применяется механизм.

Механизм должен подвергаться техническому обслуживанию в соответствии с таблицей 5.

Таблица 5

Вид технического обслуживания	Наименование работ	Примечание
Профилактический осмотр	Проверка по 5.2	Периодичность устанавливается в зависимости от производственных условий, но реже одного раза в месяц
Периодическое техническое обслуживание	Проверка по 5.3	Один раз в (1,5-2) года
Плановое техническое обслуживание	Проверка по 5.4	При необходимости, рекомендуется при интенсивной работе не реже одного раза в 6-8 лет, при неинтенсивной – в 10-12
Электродвигатель является неремонтопригодным изделием и не требует специального технического обслуживания		

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

- состояние наружных поверхностей механизма, 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;

**5.3** Периодическое техническое обслуживание проводить согласно 5.2 и дополнительно:

- отключить механизм от источника питания;
- снять крышку блока;
- проверить надежность крепления блока к корпусу механизма, надежность подключения внешних кабелей к разъемам блока БСПМ-3.
- 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 механизм, проверить его работу по 1.3.3, при необходимости настроить.

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

- отключить механизм от источника питания;
- отсоединить механизм от арматуры, снять с места установки и последующие работы проводить в мастерской;

- отсоединить блок БСПМ-3;
- отсоединить электродвигатель;
- открутив болты, снять крышку;
- разобрать редуктор. Произвести диагностику состояния корпуса редуктора, крышек, шестерен, валов, подшипников, шпоночных, резьбовых соединений. Узлы и детали промыть в керосине и высушить. Поврежденные детали заменить;
- подшипники, зубья шестерен и поверхности трения подвижных частей редуктора обильно смазать смазкой Литол-24 ГОСТ 21150-2017. Расход смазки на один механизм составляет 50g. Собрать механизм. Проверить надежность крепления блока, электродвигателя.

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

После сборки механизма произвести обкатку. Режим работы при обкатке 1.3.3.

Проверить при установке на объекте максимальное требуемое усилие на рабочем органе с целью выявления возможной перегрузки механизма

**5.5** В течение гарантированного срока не допускается производить любые действия, связанные с разборкой механизма и его составных частей, кроме указанных в разделе 5.2 и в 2, в противном случае действие гарантийных обязательств предприятия-изготовителя прекращается. Текущий ремонт во время гарантийного срока производит предприятие – изготовитель.

## **6 ТРАНСПОРТИРОВАНИЕ И ХРАНЕНИЕ**

**6.1** Механизмы должны транспортироваться в упаковке предприятия - изготовителя в крытых вагонах, универсальных контейнерах, крытых машинах, в трюмах речных судов и авиационным транспортом ( в герметизированных отапливаемых отсеках) при условии хранения «5» климатического исполнения «УХЛ1» или «6» климатического исполнения «Т2» по ГОСТ 15150-69, но при атмосферном давлении не ниже 36,6 кПа и температуре не ниже минус 50°С, или условия хранения 3 при морских перевозках в трюмах.

Время транспортирования - не более 45 суток. Механизмы транспортируются в соответствии с правилами перевозки грузов, действующими на каждом виде транспорта.

**6.2** Во время погрузочно-разгрузочных работ и транспортирования, упакованные механизмы не должны подвергаться резким ударам и воздействию атмосферных осадков. Способ укладки механизмов на транспортное средство должен исключить их самопроизвольное перемещение.

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

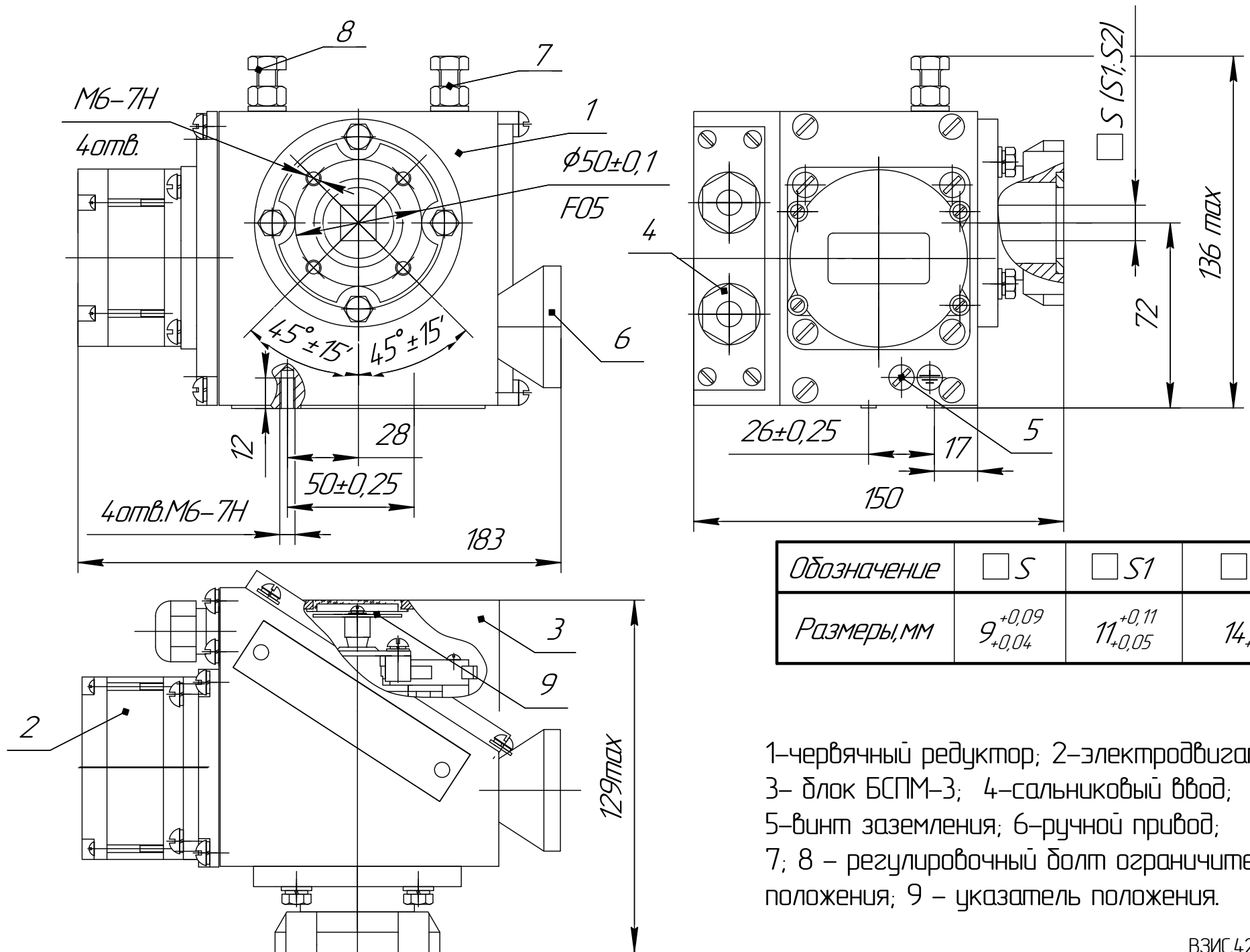
**6.4** Условия хранения механизмов в упаковке - по группе 3 или 5 по ГОСТ 15150-69.

## **7 УТИЛИЗАЦИЯ**

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

Приложение А (обязательное)

Общий вид, габаритные и присоединительные размеры механизмов группы МЭОФ-6.3-08



Обозначение	<input type="checkbox"/> S	<input type="checkbox"/> S1	<input type="checkbox"/> S2
Размеры, мм	$9^{+0,09}_{+0,04}$	$11^{+0,11}_{+0,05}$	$14^{+0,11}_{+0,05}$

1-червячный редуктор; 2-электродвигатель;  
 3- блок БСПМ-3; 4-сальниковый ввод;  
 5-винт заземления; 6-ручной привод;  
 7; 8 - регулировочный болт ограничителя  
 положения; 9 - указатель положения.

# ПРИЛОЖЕНИЕ Б (обязательное)

## Схемы электрические принципиальные механизма МЭОФ 6.3-08

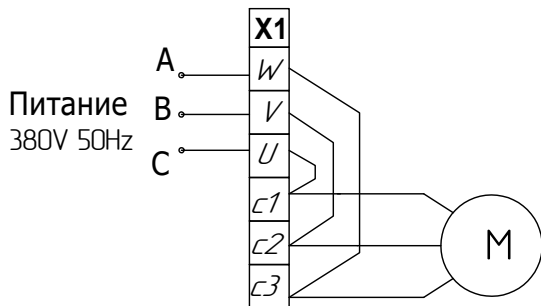


Рисунок Б.1-Схема трехфазного механизма

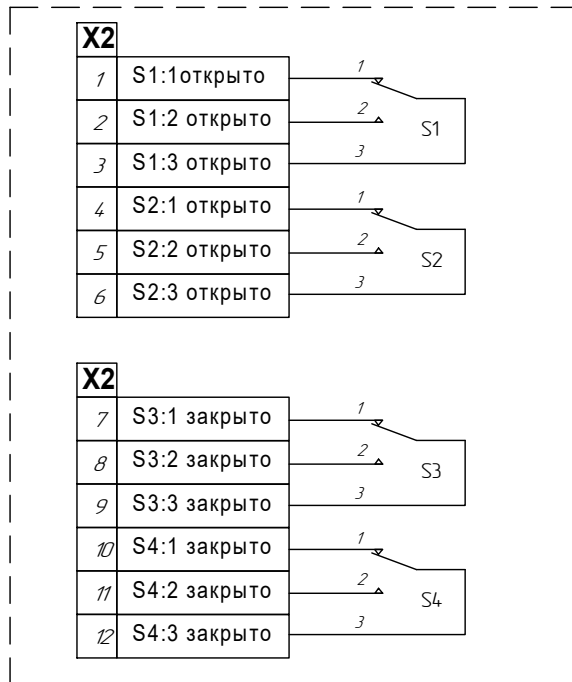


Рисунок Б.2 -Схема блока BSPM-3

Таблица Б.1  
Диаграмма работы микровыключателей

микро выключатель	контакт соединителя X1	Положение арматуры		
		открыто	промежуточное	закрыто
S1	1-3		■	
	2-3	■		
S2	4-6		■	
	5-6	■		
S3	7-9	■		
	8-9			■
S4	10-12	■		
	11-12			■

S1 – микровыключатель сигнализация – ОТКРЫТО  
S2 – микровыключатель управления – ОТКРЫТО

S3 – микровыключатель сигнализация – ЗАКРЫТО  
S4 – микровыключатель управления – ЗАКРЫТО

■ – контакт замкнут  
□ – контакт разомкнут

# ПРИЛОЖЕНИЕ В (обязательное)

## Схема электрическая управления механизма МЭОФ 6.3-08 (датчик БСП-3)

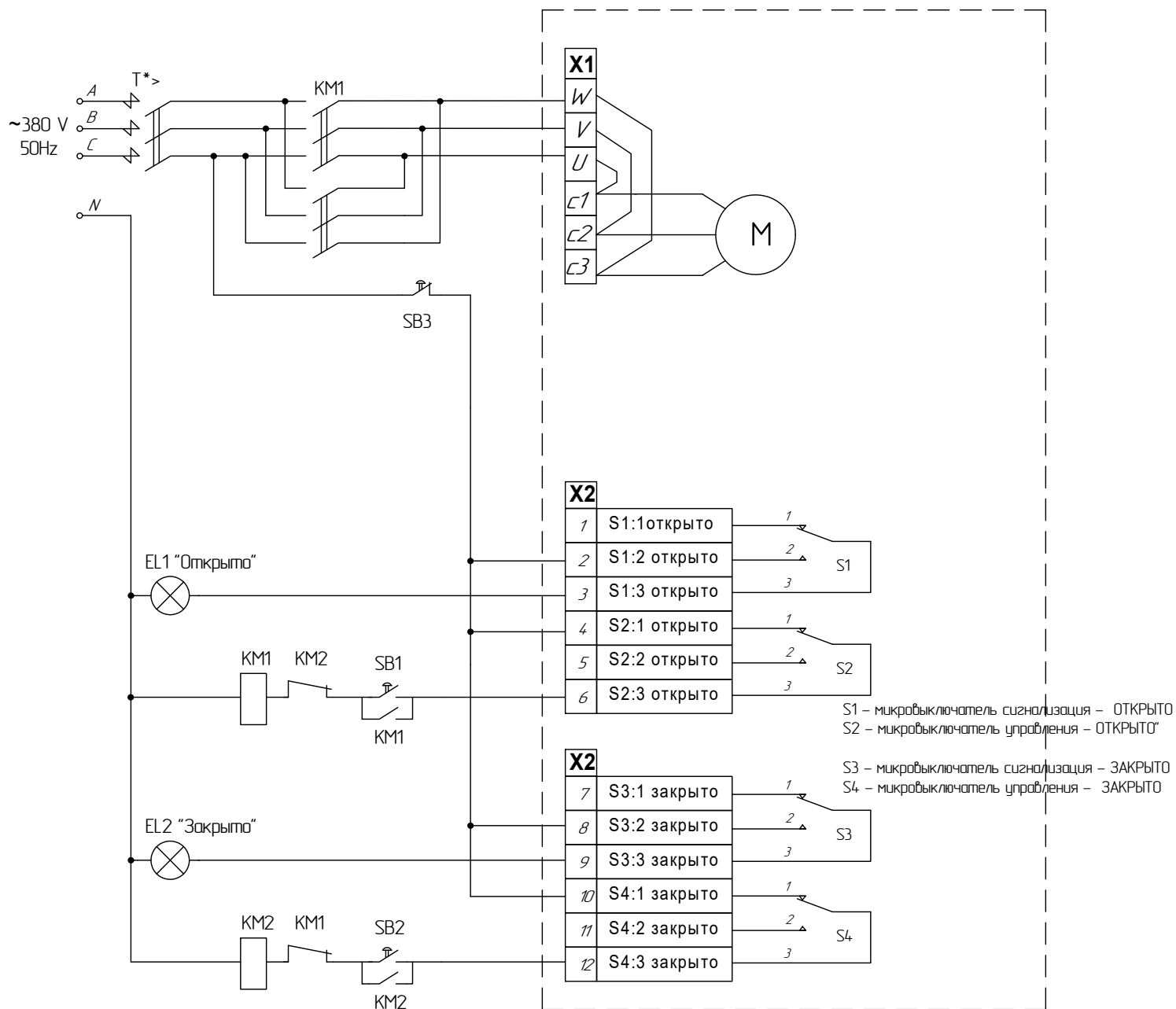


Таблица В.1  
Условные обозначения

Обоз- начение	Наименование
A2	Плата датчика БСПМ-3
M	Электродвигатель ДСР-70
S1...S4	Микровыключатели
KM1, KM2	магнитные пускатели "Открытия", "Закрытия"
EL1, EL2	сигнальные лампы "Открыто", "Закрыто"
SB1, SB2, SB3	кнопки "Закрыть", "Открыть", "Стоп"
X1	клеммник питания ~ 380 В
X2	клеммник микровыключателей

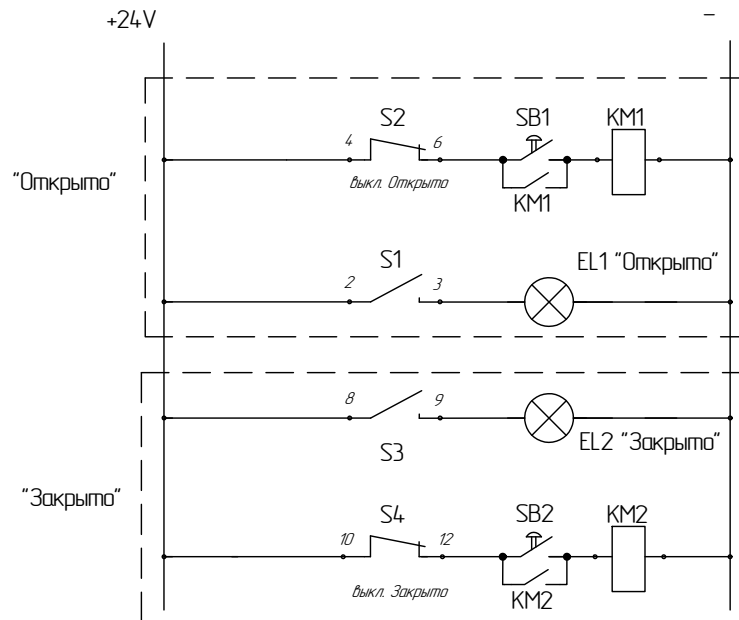
Таблица В.2  
Работа сигнальных ламп

Обозн. ламп	Открыто	Закрыто
EL1		
EL2		

– лампа горит  
 – лампа не горит

# ПРИЛОЖЕНИЕ В1 (обязательное)

## Схема электрическая управления механизма МЭОФ 6.3-08



Данная электрическая схема управления позволяет реализовать следующую логику:

– При включении кнопки управления SB1 привод начинает **Открывать** рабочий орган.  
При этом происходит остановка привода при достижении конечного выключателя S2 "Открыто".

Тем самым разрывается цепь управления и происходит выключение двигателя.  
Последующее включение механизма возможно только в противоположное направление – "Закрывание".

– При включении кнопки управления SB2 привод начинает **Закрывать** рабочий орган.  
При этом происходит остановка привода при достижении конечного выключателя S4 "Закрывается".



Приложение Г (обязательное)  
Общий вид блока БСПМ-3

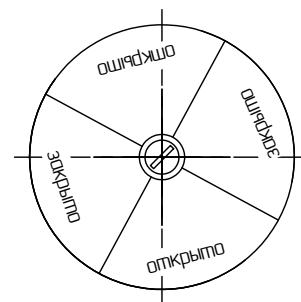
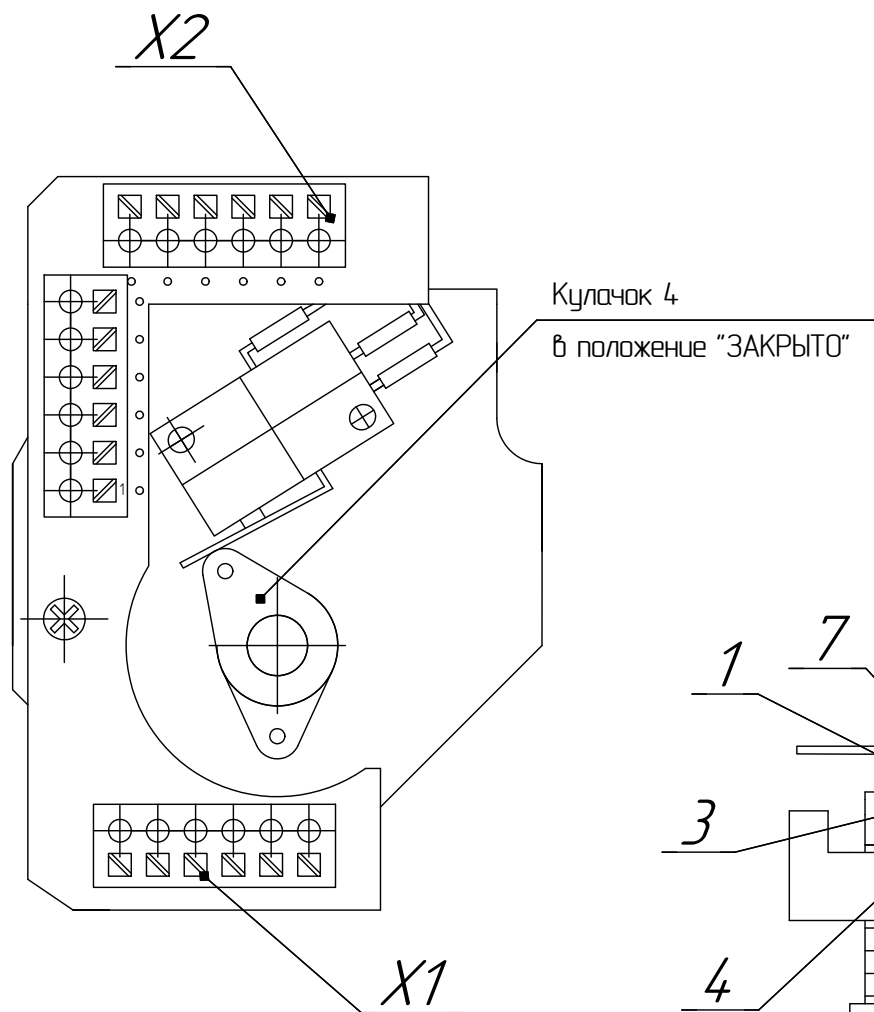


Рисунок Г.1- маркировка шкалы  
указателя положения

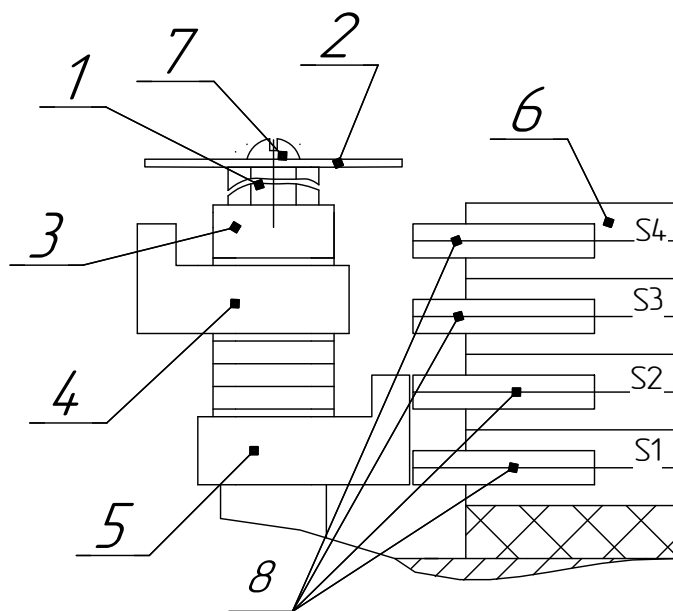
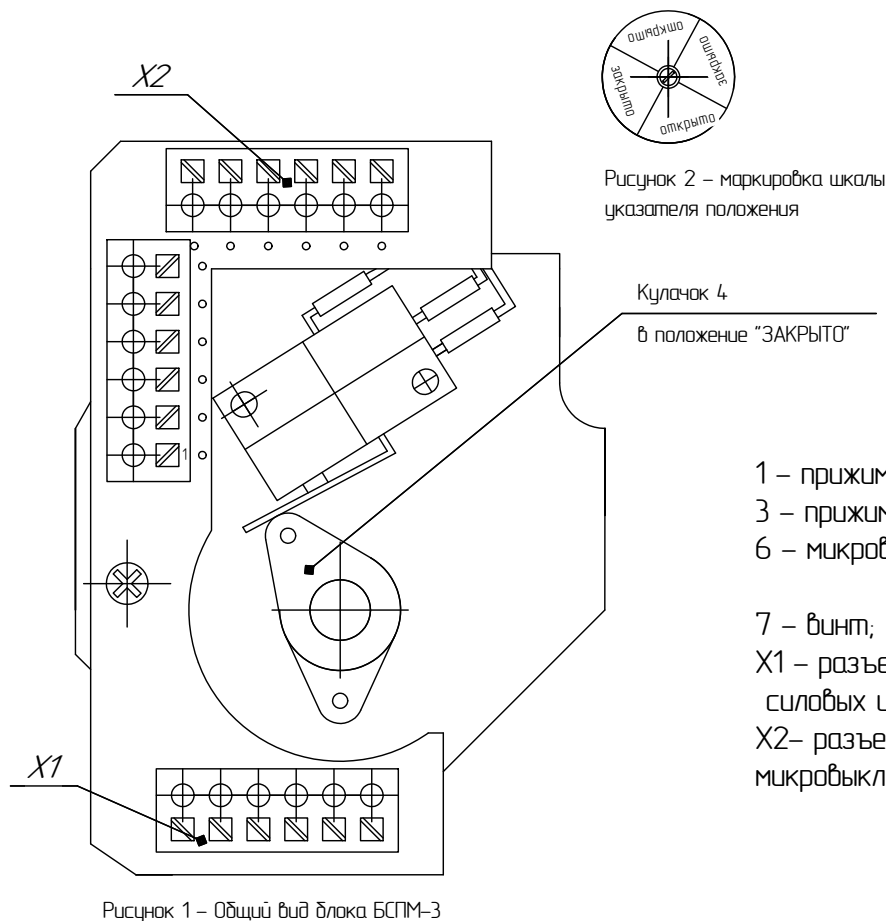


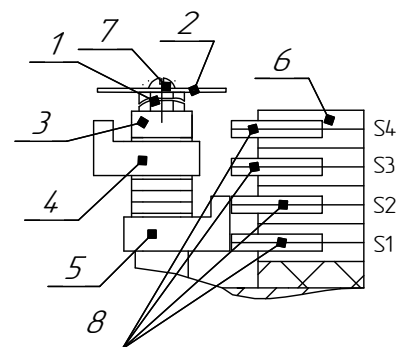
Рисунок Г.2 - расположение  
микровыключателей

- 1 – прижимной болт; 2 – шкала указателя положения;  
3 – прижим; 4 – кулачок ЗАКРЫТО; 5 – кулачок ОТКРЫТО;  
6 – микровыключатели: S1; S2–“ОТКРЫТО”  
S3;S4 – “ЗАКРЫТО”  
7 – винт; 8 – пластины микровыключателей;  
X1 – разъем подключения питания 380 V;  
X2– разъем подключения цепей микровыключателей.

# Инструкция по настройке микровыключателей блока БСПМ-3



Кулачок 4  
в положение "ЗАКРЫТО"



1 – прижимной болт; 2 – шкала указателя положения;  
3 – прижим; 4 – кулачок ЗАКРЫТО; 5 – кулачок ОТКРЫТО;  
6 – микровыключатели: S1; S2 – "ОТКРЫТО"  
S3; S4 – "ЗАКРЫТО"  
7 – винт; 8 – пластины микровыключателей;  
X1 – разъем (контакты U, V, W) для подключения  
силовых цепей питания 380 V;  
X2 – разъем (контакты 1..12) для подключения цепей  
микровыключателей . S1, S2, S3, S4.

## Настройка микровыключателей блока БСПМ-3

Для обеспечения срабатывания микровыключателей на заданном угле поворота вала установить рабочий орган механизма в положение "ЗАКРЫТО". Ослабить прижим 3 кулачков с помощью прижимного болта 1, открутив его на 1-2 оборота. Переместить кулачок 4 "ЗАКРЫТО", вращая кулачок только по часовой стрелке до нажатия на пластину 8 микровыключателей S3 и S4. Нажатие кулачка 4 на пластины 8 должен вызывать срабатывание микровыключателя, то есть размыкание контактов S3 и S4. Убедиться, что при вращении вала вручную привод рабочий орган закрывается. Вращение вала датчика происходит по часовой стрелке, при этом в положение "ЗАКРЫТО" должно происходить срабатывание микровыключателей S3 и S4.

При этом:

Микровыключатель S3 – использовать для сигнализации положения механизма;

Микровыключатель S4 – использовать для управления, т.е. размыкание цепей управления механизма.

Установить рабочий орган механизма в положение "ОТКРЫТО". Ослабить прижим 3 кулачков с помощью прижимного болта 1 открутив его на 1-2 оборота. Переместить кулачок 5 "ОТКРЫТО", вращая кулачок только против часовой стрелке до нажатия на пластину 8 микровыключателей S1 и S2. Нажатие кулачка 4 на пластины 8 должен вызывать срабатывание микровыключателя, то есть размыкание контактов S1 и S2. Убедиться, что при вращении вала вручную привод рабочий орган закрывается. Вращение вала датчика происходит против часовой стрелке, при этом в положение "ОТКРЫТО" должно происходить срабатывание микровыключателей S1 и S2.

При этом:

Микровыключатель S1 – использовать для сигнализации положения механизма;

Микровыключатель S2 – использовать для управления, т.е. размыкание цепей управления механизма.

По окончании настройки:

– убедиться, что прижимной болт 1 затянут;

– проверить правильность настройки микровыключателей и выходного сигнала, переместив рабочий орган из положения "ОТКРЫТО" в положение "ЗАКРЫТО".

Открутив винт 7, установить указатель положения 2 в одном из заданных крайних положений.

Затянуть винт 7.