

ООО «ПОВОЛЖСКАЯ ЭЛЕКТРОТЕХНИЧЕСКАЯ КОМПАНИЯ»

42 1851

**МЕХАНИЗМЫ ИСПОЛНИТЕЛЬНЫЕ
ЭЛЕКТРИЧЕСКИЕ ПРЯМОХОДНЫЕ
МЭП группы 25000**

**Руководство по эксплуатации
ВЗИС.421313.003 РЭ**



Чебоксары

СОДЕРЖАНИЕ		стр.
1	Описание и работа механизмов.....	3
1.1	Назначение механизмов.....	3
1.2	Технические характеристики.....	4
1.3	Состав, устройство и работа механизма.....	5
1.4	Устройство и работа основных узлов механизма.....	6
1.5	Маркировка механизма.....	9
2	Использование по назначению.....	9
2.1	Эксплуатационные ограничения	9
2.2	Подготовка механизма к использованию.....	9
2.3	Настройка механизма.....	10
3	Использование механизма.....	11
3.1	Использование механизма и контроль работоспособности.....	11
3.2	Возможные неисправности и рекомендации по их устранению.....	11
3.3	Меры безопасности при использовании механизма.....	11
4	Техническое обслуживание	11
5	Транспортирование и хранение.....	13
6	Утилизация.....	13

ПРИЛОЖЕНИЯ:

А - Общий вид, габаритные и присоединительные размеры механизмов (А1, А2, А3)

Б - Схемы электрические принципиальные МЭП-25000 и МЭП-18000
(датчик на разъеме РП10-30)

В – Схема электрическая управления механизмами МЭП для трехфазной сети питания 380 В

В1 – Схема электрическая управления механизмами МЭП

В2 - Схема электрическая управления механизмами МЭП для однофазной сети питания 220 В

Г - Ограничитель максимального момента

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 исполнительными электрическими прямоходными МЭП группы 25000 (в дальнейшем - 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 механизмов разрешается выполнять лицам, имеющим специальную подготовку и допуск к эксплуатации электроустановок напряжением до 1000 V.

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

Приступить 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 привода запорно-регулирующей арматуры (запорных, запорно-регулирующих, регулирующих клапанов) в системах автоматического регулирования технологическими процессами в соответствии с командными сигналами, поступающими от регулирующих и управляющих устройств.

Механизмы могут применяться в различных отраслях народного хозяйства, где используется трубопроводная арматура: электроэнергетической, металлургической, химической, нефтеперерабатывающей, газовой, пищевой промышленности, в жилищно-коммунальном хозяйстве и т. д.

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

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

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

1.1.3 Степень защиты механизмов IP65 по ГОСТ 14254-2015 обеспечивает работу механизма при наличии в окружающей среде пыли и струй воды.

1.1.4 Механизмы должны быть защищены от прямого воздействия солнечной радиации и атмосферных осадков.

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

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

1.1.7 Механизмы устойчивы к воздействию атмосферного давления по группе исполнения P1 ГОСТ Р 52931-2008.

1.2 Технические требования

Типы механизмов и их основные технические данные приведены в таблице 2.

Таблица 2

Условное обозначение механизма	Диапазон настройки муфты предельного момента, N Ммин.-Ммах.	Номинальное рабочее усилие на штоке, N	Номинальное время полного хода штока, s	Номинальный полный ход штока, mm	Тип электродвигателя	Потребляемая мощность, W	Масса, kg
МЭП- 25000/100-50X- 99К	20000-30000	25000	100	50	ДСР135-3,2-187,5	154	39
МЭП- 25000/100-50X-99			100	50		254	40
МЭП -25000/50-25X-14К			50	25		154	39
МЭП -25000/50-25X-14			50	25		254	40
МЭП -25000/60-30X-14К			60	30		154	39
МЭП -25000/60-30X-14			60	30		254	40
МЭП-25000/120-60X-14К			120	60		154	39
МЭП-25000/120-60X-14			120	60		254	40
МЭП-20000/200-100X-14	15000-25000	20000	200	100	ДСР135-6,4-187,5		43
МЭП-20000/200-100X-14К			200	100		154	42
МЭП-20000/63-63X-14К			63	63			45
МЭП-20000/40-40X-14К			40	40			42
МЭП- 25000/30-30X-14К	20000-30000	25000	30	30		274	42
МЭП- 18000/170-170X-14К	15000-22000	18000	170	170			47
МЭП- 25000/80-80X-14К	20000-30000	25000	80	80	АИР 56В4	300	42
МЭП-18000/30-100X-14К	15000-22000	18000	30	100	АИР 63В2	744	43
МЭП-18000/30-120X-14К			30	120			44
МЭП-25000/10-100X-14К	20000-30000	25000	10	100	АИР 80А2	1852	46
МЭП-25000/25-250X-14К			25	250			50
МЭП-25000/16-160X-14К			16	160			47
МЭП-25000/25-100X-14К			25	100	АИР 63В2	740	39
МЭП-25000/30-50X-14К			30	50	АИР 63А2	520	38
МЭП-25000/40-160X-14К			40	160	АИР 63В2	740	39
МЭП-25000/63-250X-14К			63	250			50
МЭП-25000/63-100X-14К			63	100	АИР 63А4	380	39
МЭП-25000/100-160X-14К			100	160	АИР 56В2	370	47
МЭП-25000/160-250X-14К			160	250			50

Примечание:

Буквой **X** условно обозначено исполнение блока БСП, каждый механизм может быть изготовлен с различными исполнениями:

У – блок сигнализации положения токовый БСПТ-2 или БСПТ-10М или БСПТ-10АМ;

Р - блок сигнализации положения реостатный блок БСПР-2 или БСПР-10;

М – блок конечных и промежуточных выключателей блок БСПМ-2 или БСПМ-10.

Индекс **К** обозначает, что данный механизм изготавливается только в трехфазном исполнении, без индекса в однофазном исполнении.

1.2.1 Параметры питающей сети электродвигателей механизмов:

- трехфазный ток напряжением 380 V и частотой 50 Hz;

- однофазный переменный ток напряжением 220 V и частотой 50 Hz.

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

1.2.2 Параметры питающей сети блока сигнализации положения БСП:

а) токового БСПТ:

- постоянный ток напряжением 24 V;

- однофазный переменный ток напряжением 220 V, частотой 50 Hz через блок питания БП-20.

б) реостатного БСПР:

- постоянный ток напряжением 12 V;

- переменный ток напряжением до 12 V частотой 50 Hz .

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

1.2.3 Выбег выходного штока механизмов при номинальном напряжении питания без нагрузки не более 0,2 mm.

1.2.4 Люфт штока механизма при нагрузке 5-6% от номинальной – не более 0,9 mm.

1.2.5 Действительное время полного хода штока механизмов при номинальном напряжении питания и при номинальной противодействующей нагрузке отличается от номинального значения не более чем на $\pm 10\%$.

1.2.6 Отклонение времени полного хода штока механизма от действительного значения при изменении напряжения питания в пределах от 85 до 110% номинального значения или изменении температуры окружающей среды от минимального до максимального значения не должно превышать $\pm 20\%$.

1.2.7 Механизмы обеспечивают фиксацию положения выходного органа при отсутствии напряжения питания.

1.2.8 Усилие на ручке ручного привода при номинальной нагрузке не более 300 N.

1.2.9 Значение допустимого уровня шума не превышает 80 dBA на расстоянии 1m от корпуса по ГОСТ 12.1.003-2014.

1.3 Состав, устройство и работа механизма

1.3.1 Механизм состоит из следующих основных узлов (приложение А):

электропривода, редуктора с ограничителем наибольшего момента, блока сигнализации положения БСП, сальникового ввода, тормозного устройства, ручного привода, приставки прямоходной, конденсаторного блока для однофазного исполнения.

1.3.2 Принцип работы механизма заключается в преобразовании электрического сигнала, поступающего от управляющего устройства, в возвратно- поступательное перемещение выходного штока механизма.

При этом:

- фиксация положения штока под нагрузкой при прекращении подачи напряжения питания электродвигателя обеспечивается наличием в редукторе винтовой передачи;
- перемещение штока обеспечивается также вращением ручного привода, при этом двигатель должен быть отключён;
- перемещение штока через зубчатую передачу передается валу блока датчика для обеспечения срабатывания микровыключателей и работы датчика положения.

Для обеспечения возможности настройки и регулировки блок сигнализации положения расположен под съёмной крышкой. Крышка имеет смотровое окно для определения положения штока по шкале блока сигнализации положения.

1.3.3 Режим работы механизма с двигателем синхронным ДСР по ГОСТ ИЕС 60034-1-2014 – повторно-кратковременный реверсивный с частыми пусками S4 с продолжительностью включений (ПВ) до 25% и номинальной частотой включений до 630 в час при нагрузке на штоке в пределах от номинальной противодействующей до 0,5 номинального значения сопутствующей. Допускается работа механизма в кратковременном режиме S2 с номинальной нагрузкой на штоке при номинальном напряжении питания электродвигателя продолжительностью не более 3 min. Минимальная величина импульса включения не менее 0.5 s.

Режим работы механизма с двигателем асинхронным АИР по ГОСТ ИЕС 60034-1-2014– реверсивный, повторно-кратковременный с частыми пусками S 4 с продолжительностью включений (ПВ) до 25% и номинальной частотой включений до 320 в час при нагрузке на штоке в пределах от номинальной противодействующей до 0,5 номинального значения сопутствующей. Механизм допускает работу в повторно-кратковременном реверсивном режиме в течение 1h, с частотой включения 630 в h со следующим повторением не менее, чем через 3 h.

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

1.4 Устройство и работа основных узлов механизма

1.4.1 В качестве электропривода механизма применяется электродвигатель согласно таблице 2.

Краткие технические характеристики синхронных электродвигателей ДСР, устанавливаемых в механизмы, приведены в таблице 3.

Таблица 3

Тип электродвигателя	Номинальное напряжение питания, V	Частота тока, Hz	Номинальный момент, N m	Частота вращения, min ⁻¹	Потребляемая мощность, W	Номинальный ток, А I _{ном} = I _{пуск} .
ДСР 135-6,4-187,5	380	50	6,4	187,5	270	2,9
ДСР 135-3,2-187,5	380		3,2		150	1,2
ДСР 135-3,2-187,5	220		3,2		250	1,3

Краткие технические асинхронных электродвигателей АИР, устанавливаемых в механизмы, приведены в таблице 4.

1.4.2 В механизме применяется блок сигнализации положения БСП. Технические характеристики приведены в РЭ на БСП-2 (ВЗИС.426449.003 РЭ), БСП-10 (ВЗИС.426449.001 РЭ), БСПТ -10АМ (ВЗИС.426449.002 РЭ).

Таблица 4

Тип электродвигателя	Номинальное напряжение питания, V	Частота, Hz	Ток статора, А	Ток пусковой, А	Синхронная частота вращения, min ⁻¹	Потребляемая мощность, W
АИР 63В2	380	50	1,31	6,55	2800	740
АИР 63А2			0,91	4,55	2800	520
АИР 56В2			0,52	2,6	2750	370
АИР 56 В4			0,65	3,25	1360	300
АИР 80А2			3,3	23,1	2850	1852

1.4.3 Редуктор является основным узлом, к которому присоединяются все остальные узлы, входящие в механизм. Редуктор представляет четырёхступенчатую зубчатую передачу и винтовую пару (Винт – Гайка). Редуктор датчика преобразует перемещение штока во вращательное движение вала датчика положения.

1.4.4 Ручной привод предназначен для перемещения штока вращением ручки ручного привода при отключении питания электродвигателя.

Для того чтобы установить ручной привод необходимо (Приложение А):

- выкрутить болт с контргайкой и шайбой с вала ручного привода;
- установить маховик на вал ручного привода со шпонкой;
- закрутить болт с шайбой и контргайкой в вал ручного привода до упора с усилием;
- закрутить болт контргайкой с усилием прижав маховик до упора.

Для настройки необходимо:

- ввести в зацепление вал ручного привода, нажав на вал маховика до упора и зафиксировать фиксатор 20 (Приложение А) в нажатом положении;
- поддерживая рукой фиксатор 20 в нажатом положении вращаем маховик для настройки положения трубопроводной арматуры («Открыто» и «Закрыто»).

Внимание! По окончании настройки положения трубопроводной арматуры необходимо вывести из зацепления фиксатор 14. При этом маховик должен вращаться свободно.

Для регулировки, наладки, настройки механизма возможно использовать аккумуляторный шуруповерт или электрическую дрель с насадкой под S=10мм.

Допускается использовать аккумуляторный шуруповерт, для вращения маховика ручного привода за головку болта поз.15, с оборотами не более 500 об/мин.

1.4.5 Тормозное устройство предназначено для уменьшения величины выбега штока механизма при его остановке в механизмах МЭП с использованием асинхронных электродвигателей АИР.

Внимание! Во избежание перегрева и быстрого износа фрикционной накладки узла механического тормоза, не допускается включать механизмы на длительную работу с нагрузкой на штоке менее 50% от номинального значения.

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

Управление механизмами контактное при помощи пускателя типа ПМЛ.

Схемы электрические принципиальные и рекомендуемые схемы подключения механизмов приведены в приложениях Б, В, В1, В2.

1.4.7 Механизм оснащен двумя видами ограничителя наибольшего усилия:

1 – механический ограничитель двухстороннего действия, является дублирующим ограничителем предохраняющего действия. При достижении на штоке усилия больше настроенного значения, зубчатое колесо муфты предельного момента будет срабатывать, ограничивая усилие. (При срабатывании муфты предельного момента проявляется шум в виде щелчков пружины).

2 – электрический ограничитель одностороннего действия. При достижении на штоке механизма усилия больше настроенного значения, зубчатое колесо муфты предельного момента будет срабатывать, при этом срабатывает микровыключатель указателя муфты предельного значения 7 (приложение А) замыкая или размыкая контакты.

Ограничитель наибольшего усилия обеспечивает настройку в диапазоне от номинального значения усилия на штоке до максимального значения согласно таблице 2.

1.4.8 Настройка муфты предельного момента

Если при эксплуатации механизма необходимы другие значения усилий, то следует перенастроить муфту предельного момента (приложение Г)

Для этого необходимо ослабить верхнюю гайку 4 и с помощью ключа и нижней гайки 5 увеличить или уменьшить усилие пружины до необходимого значения по шкале указателя 2 (острый выступ прижима 3). Придерживая нижнюю гайку, законтрить это положение верхней гайкой. Если при закрытии рабочего органа происходит превышение момента установленного на муфте предельного момента, то срабатывает моментный выключатель SA1 и отключается питание электродвигателя. Последующее включение механизма возможно только в противоположное направление – открытие.

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

1.5.2 На корпусе рядом с заземляющим зажимом нанесён знак заземления.

Рельеф знака заземления покрыт эмалью красного цвета.

2 ИСПОЛЬЗОВАНИЕ ПО НАЗНАЧЕНИЮ

2.1 Эксплуатационные ограничения

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

2.1.2 Рабочее положение механизма – вертикальное, наклонное и горизонтальное при расположении стоек приставки в одной вертикальной плоскости.

Предпочтительным является вертикальное расположение механизма.

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

2.2 Подготовка механизма к использованию

2.2.1 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 мм², 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

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

2.2.2 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 (приложение А) лёгкость вращения всех звеньев кинематической цепи. Выходной орган — шток должен перемещаться плавно, без заедания.

Внимание! Ручной привод не допускается использовать в целях строповки!

Заземляющий проводник - медный провод сечением не менее 4mm² подсоединить к тщательно зачищенному зажиму заземления - болту заземления и затянуть болт. Проверить сопротивление заземляющего устройства, оно должно быть не более 10 Ω. Для защиты от коррозии на место подсоединения проводника нанести консистентную смазку.

Проверить работоспособное состояние механизмов (приложение Б). Для этого необходимо установить ручным приводом шток в среднее положение и подать на:

- контакты 1,2,3 разъема X1 механизмов МЭП-К трехфазное напряжение питания (приложение Б, рисунок Б.1). При этом шток механизма должен прийти в движение. Поменять местами концы проводов, подходящих к контактам 2 и 3 на разъеме X1. Выходной шток должен прийти в движение в другую сторону.

- контакты 1,2 разъема X1 механизмов МЭП однофазное напряжение питание (приложение Б, рисунок Б.3) При этом шток механизма должен прийти в движение. Перебросить провод с контакта 2 на контакт 3, выходной шток должен прийти в движение в другую сторону.

2.2.3 Порядок действия обслуживающего персонала при монтаже механизма

Прежде чем приступать к установке механизма на арматуру необходимо выполнять меры безопасности изложенные в п. 2.2.1.

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

Установочные, присоединительные и габаритные размеры механизмов указаны в приложении А.

Для установки на арматуру механизма недостающие детали, необходимые для присоединения механизма к арматуре, изготавливаются самим потребителем.

Внимание! Механизм, установленный на арматуру, строповать только за строповочные узлы арматуры.

Механизм установить на арматуру. С помощью ручного привода устанавливаем регулирующий орган арматуры, в положение «Закрыто». Ослабив крепление шкалы 10 на стойке 16 (Приложение А) установить значение шкалы «0» против острого конца прижима 12. Подключение внешних электрических цепей к механизму осуществляется через сальниковый ввод на разъем РП10-30 многожильным круглым гибким кабелем диаметром от 9 до 15 mm и сечением проводников каждой жилы должно быть от 0,5 до 1,5 mm².

При легком подергивании кабель не должен выдергиваться и проворачиваться в узле уплотнения.

Пайку монтажных проводов производить оловянно-свинцовым припоем с применением бескислотных флюсов. После пайки необходимо удалить флюс промыванием мест паяк спиртом. Места паяк покрыть бакелитовым лаком или эмалью.

2.3 Настройка механизма

2.3.1 Общие указания

Настройка механизма заключается в настройке:

а) блока сигнализации положения БСП:

- настройки положения валика резистора (для БСПТ-2);
- настройки микровыключателей;
- настройки нормирующего преобразователя НП;
- настройка указателя положения.

б) ограничителя момента.

Внимание! До настройки БСП и ограничителя момента, перемещение запирающего элемента арматуры в конечные положения необходимо выполнять ручным приводом.

2.3.2 Настройка БСП

Подать напряжение питания на БСП. Далее произвести настройку блока по методике, изложенной в РЭ на блок БСП.

3 ИСПОЛЬЗОВАНИЕ МЕХАНИЗМА

3.1 Использование механизма и контроль работоспособности

Механизм являются восстанавливаемыми, ремонтпригодными, однофункциональными изделием.

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

3.2 Возможные неисправности и рекомендации по их устранению

Возможные неисправности и рекомендации по их устранению приведены в таблице 5.

Таблица 5

Неисправность	Вероятная причина	Методы устранения
Механизм при включении не работает	Не поступает напряжение питания на электродвигатель	Проверить поступление напряжения к электродвигателю. При отсутствии напряжения устранить неисправность
	Неисправен электродвигатель	Заменить электродвигатель
Электродвигатель сильно нагревается.	Межвитковое замыкание в обмотке статора электродвигателя.	Заменить электродвигатель
	Обрыв фазы в цепи питания электродвигателя	Проверить цепь питания, устранить обрыв. При необходимости заменить двигатель.
Постоянно срабатывает ограничитель максимального момента	Наличие помехи или заклинивание регулирующего органа арматуры.	Устранить помеху или заклинивание
	Неправильно настроен ограничитель максимального момента	Настроить ограничитель максимального момента согласно данному РЭ
Отсутствует сигнал от микровыключателей ограничителя момента	Обрыв сигнальных цепей	Найти обрыв и устранить неисправность
	Сбилась настройка	Настроить ограничитель максимального момента согласно данному РЭ
	Микровыключатели неисправны	Заменить микровыключатели и провести калибровку ограничителя максимального момента
Увеличенный люфт выходного вала	Износ винтовой передачи прямоходной приставки	Провести текущий ремонт
Блок БСП работает некорректно	Сбилась настройка	Настроить блок сигнализации положения согласно его РЭ
Отсутствует сигнал блока БСП	Обрыв сигнальных цепей	Найти обрыв и устранить неисправность
	Сбилась настройка	Настроить блок БСП согласно его РЭ
	Блок БСП неисправен	Произвести ремонт блока БСП согласно его РЭ. При необходимости заменить

3.3 Меры безопасности при использовании механизма

При эксплуатации механизма не требуется соблюдение дополнительных мер безопасности, кроме общих, изложенных в 2.2.1

4 ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБСЛУЖИВАНИЕ

4.1 При техническом обслуживании механизма должны выполняться требования безопасности, приведенные в 2.2, а также требования инструкций, действующих в промышленности, где применяется механизм.

Механизм должен подвергаться техническому обслуживанию в соответствии с таблицей 6.

Таблица 6

Вид технического обслуживания	Наименование работ	Примечание
Профилактический осмотр	Проверка по 4.2	Периодичность устанавливается в зависимости от производственных условий, но реже одного раза в месяц
Периодическое техническое обслуживание	Проверка по 4.3	Один раз в год
Плановое техническое обслуживание	Проверка по 4.4	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		

4.2 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;

4.3 Периодическое техническое обслуживание проводить согласно 4.2 и дополнительно:

- отключить механизм от источника питания;
- снять крышку механизма;
- 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 механизма
- пополнить смазку в штоке механизма (Приложение А). Для этого:
- шток механизма выставить на минимальное положение;
- в масленку 19 при помощи шприца рычажно-плунжерного закачать смазку (Литол 24 ГОСТ 21150-87) до полного заполнения штока. Расход смазки на один механизм составляет 150 g.

Подключить механизм, проверить его работу по 1.3.3, проверить настройку БСП, в случаи необходимости произвести его подрегулировку.

4.4 Плановое техническое обслуживание проводить в следующей последовательности:

- отключить привод от источника питания;
- отсоединить привод от арматуры, снять с места установки и последующие работы производить в мастерской;
- отсоединить электродвигатель;
- отсоединить ручной привод;
- открутив болты отсоединить крышку;
- отсоединить блок БСП;
- 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 ЦИАТИМ-203 ГОСТ 8773-73. Расход смазки на один механизм составляет 200g.

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

Внимание! Попадание смазки на элементы блока сигнализации положения, микровыключатели ограничителя максимального момента и фрикционную накладку тормозного устрой не допускается.

После сборки привода 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

4.5 В течение гарантированного срока не допускается производить любые действия, связанные с разборкой привода и его составных частей, кроме указанных в разделе 2.2, 2.3, 4.2, и 4.3, в противном случае действие гарантийных обязательств предприятия-изготовителя прекращается. Текущий ремонт во время гарантийного срока производит предприятие – изготовитель.

5 ТРАНСПОРТИРОВАНИЕ И ХРАНЕНИЕ

5.1 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. Упакованные механизмы могут транспортироваться всеми видами крытого транспорта в соответствии с правилами перевозки грузов, действующими на каждом виде транспорта.

5.2 Во время погрузочно-разгрузочных работ и транспортирования, упакованный механизм не должен подвергаться резким ударам и воздействию атмосферных осадков. Способ укладки упакованных механизмов на транспортное средство должен исключить их самопроизвольное перемещение.

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

5.4 Условия хранения механизма в упаковке - по группе 3 или 5 по ГОСТ 15150-69

6. 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.

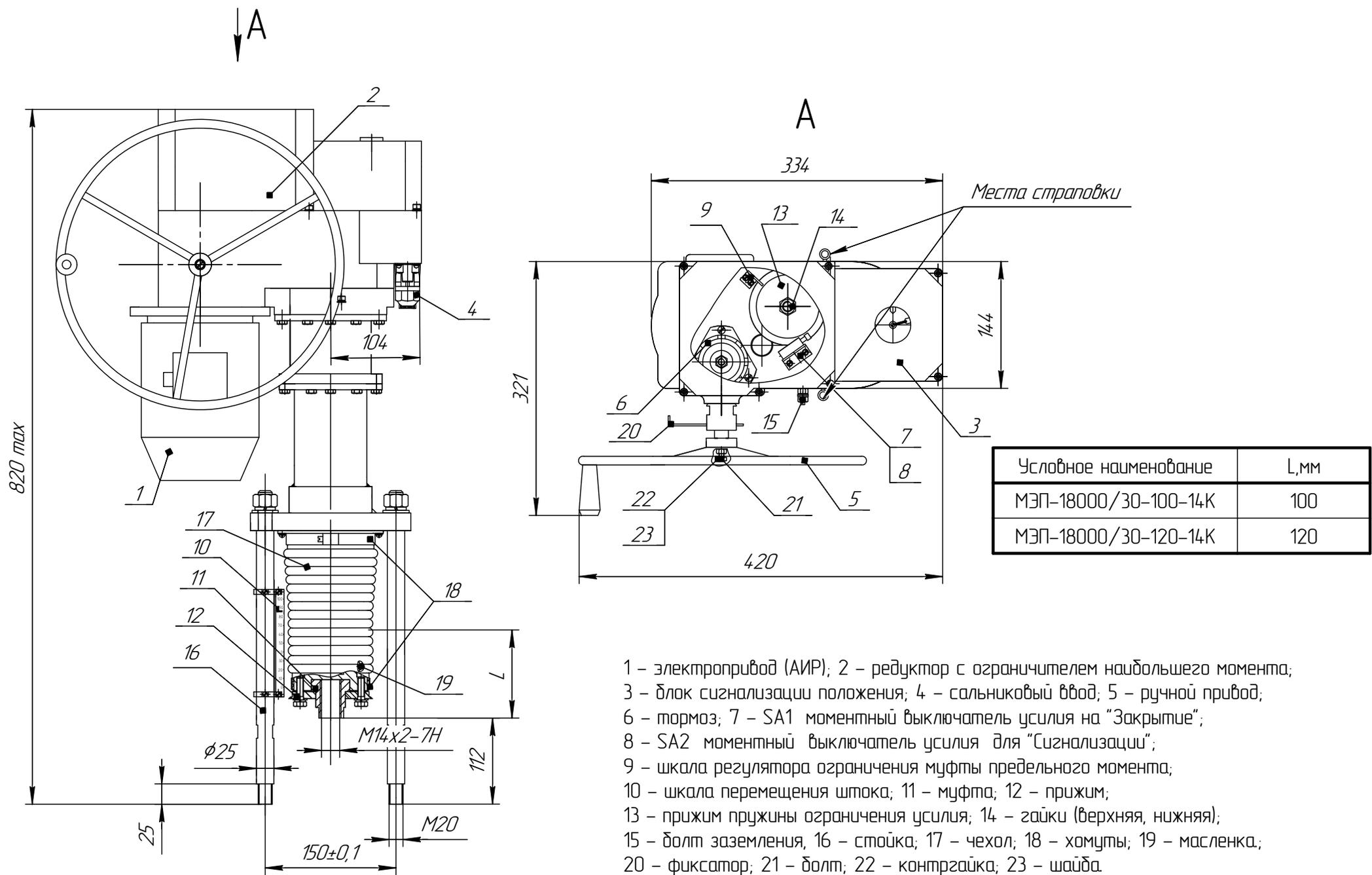
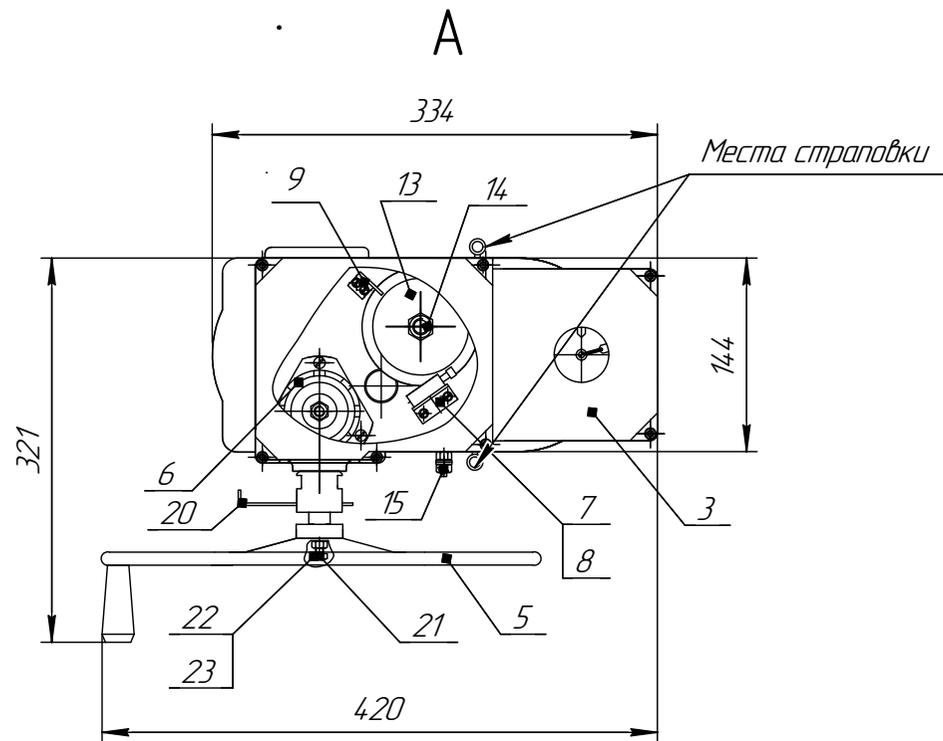
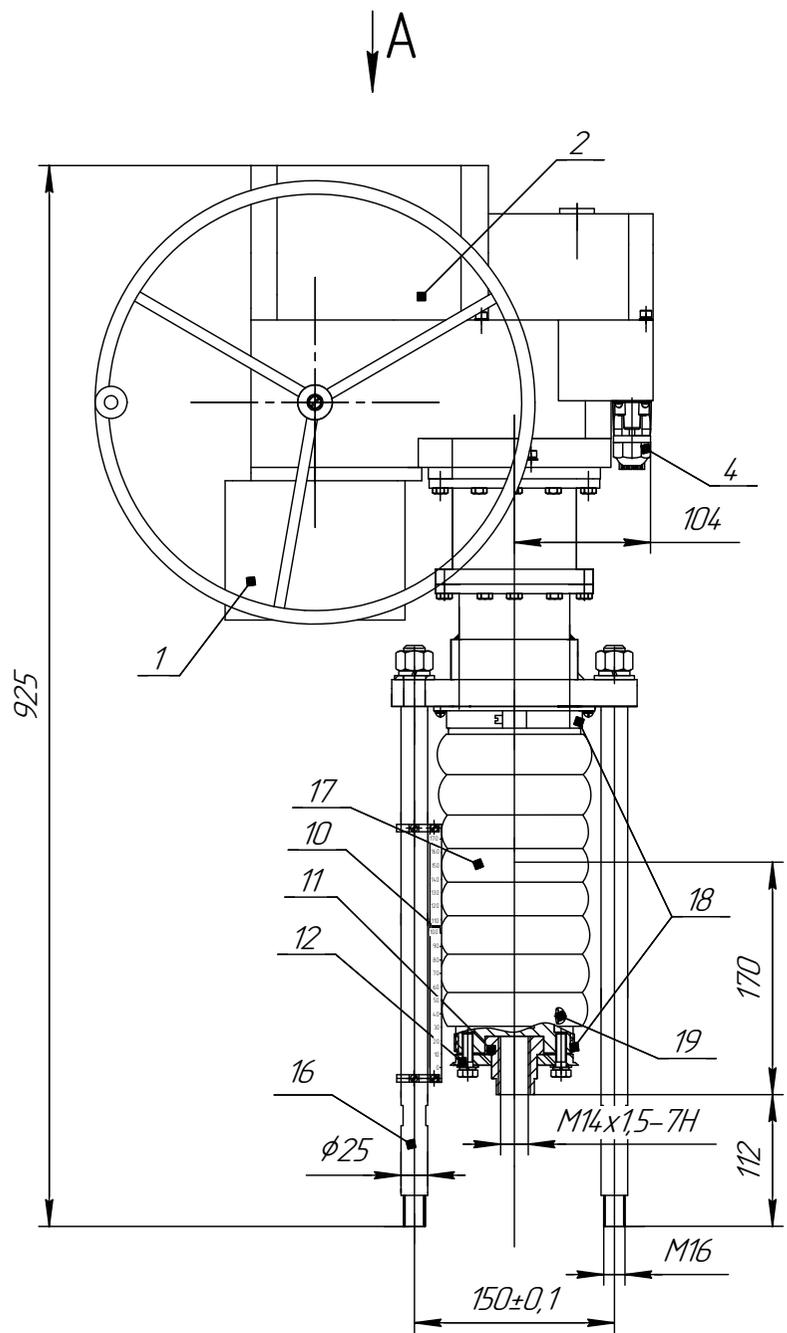


Рисунок А.2 – Механизм МЭП-18000/30-100-14К



- 1 – электропривод; 2 – редуктор с ограничителем наибольшего момента;
 3 – блок сигнализации положения (БСП-2);
 4 – сальниковый ввод; 5 – ручной привод;
 7 – SA1 моментный выключатель усилия на "Закрытие";
 8 – SA2 моментный выключатель усилия для "Сигнализации";
 9 – шкала регулятора ограничения муфты предельного момента;
 10 – шкала перемещения штока; 11 – муфта; 12 – прижим;
 13 – прижим пружины ограничения усилия; 14 – гайки (верхняя, нижняя);
 15 – болт заземления; 16 – стойка; 17 – чехол; 18 – хомуты; 19 – масленка;
 20 – фиксатор; 21 – болт; 22 – контргайка; 23 – шайба.

Рисунок А3 – Механизм МЭП18000/170-170-14К

ПРИЛОЖЕНИЕ Б (обязательное)

Схемы электрические принципиальные МЭП-25000 и МЭП-18000 (датчик на разъеме РП10-30)

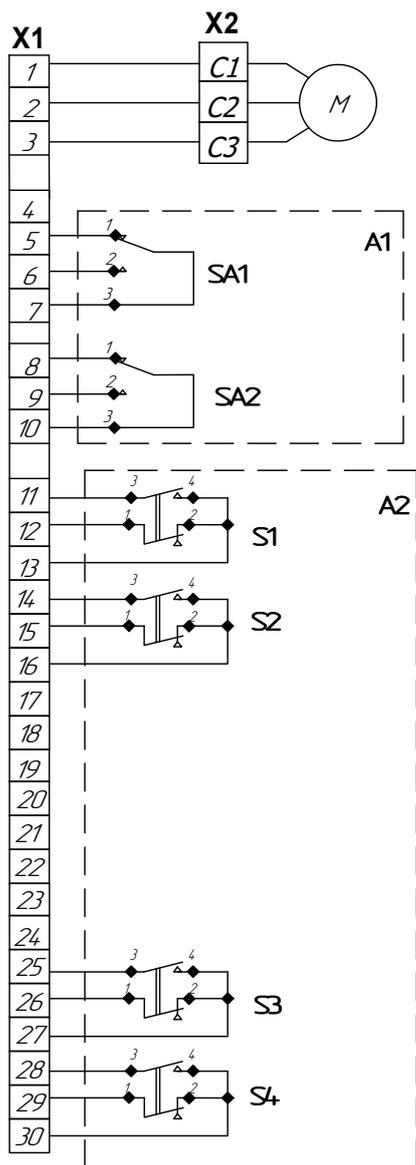


Рисунок Б.1 – Схема механизма с датчиком БСПМ питание 380 V

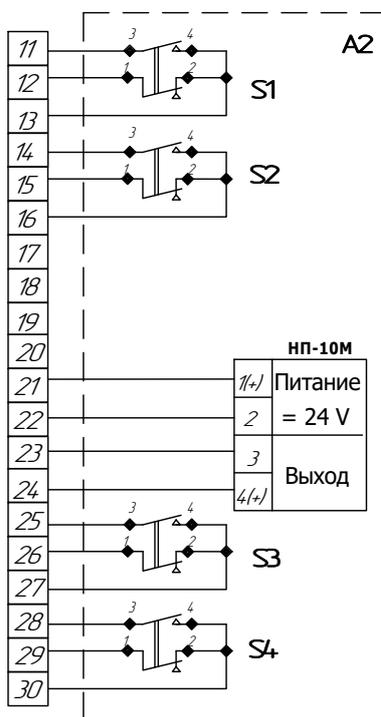


Рисунок Б.2 – Схема механизма с датчиком БСПТ, остальное см. рисунок Б.1

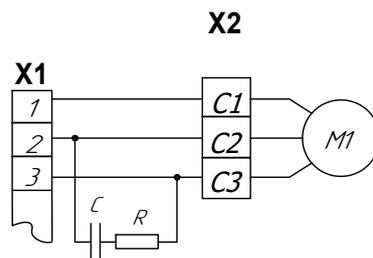


Рисунок Б.3 – Схема механизма с датчиком БСПМ питание 220 V, остальное см. рисунок Б.1

SA1 – моментный выключатель
усилия на “Закрытие”
SA2 – моментный выключатель
усилия для “Сигнализации”

S1 – промежуточный выключатель открытия
S2 – промежуточный выключатель закрытия
S3 – конечный выключатель открытия
S4 – конечный выключатель закрытия

Таблица Б.1 Условные обозначения

Обозначение	Наименование	примечание
C	Блок конденсаторов К78-99-250В	
R	резистор СП5-36В-50Вт	
A1	Блок ограничителя усилия “Закрытие” “Сигнализации”	
A2	Блок датчика БСП-2	
M1	Электродвигатель однофазный ДСР	220V
M	Электродвигатель трехфазный АИР, ДСР	380V
SA1, SA2	микровыключатели усилия	
S1..S4	Микровыключатели	
НП-10	Нормирующий преобразователь	
X1	Разъем РП10-30	
X2	Клемник соединительный	

Таблица Б.2

Диаграмма работы микровыключателей

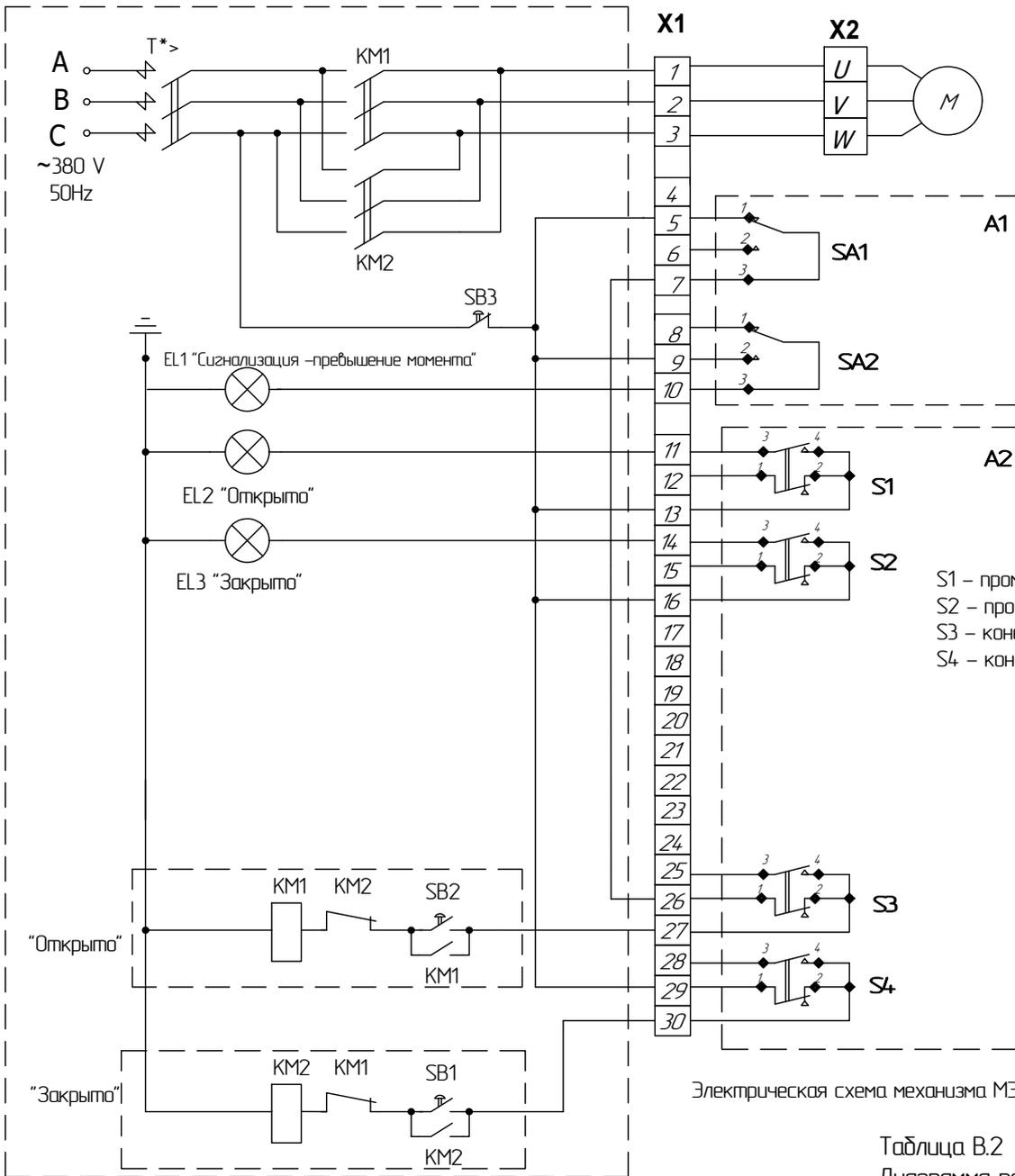
микро выключатель	контакт соединителя X1	Положение арматуры			
		открыто	промежуточное	закрыто	превышение момента
SA1	5-7	■			
	6-7			■	
SA2	8-10	■			
	9-10			■	
S1	11-13	■	■		
	12-13	■	■		
S2	14-16	■	■		
	15-16			■	
S3	25-27	■	■		
	26-27			■	
S4	28-30	■	■		
	29-30			■	

■ – контакт замкнут
□ – контакт разомкнут

ПРИЛОЖЕНИЕ В (обязательное)

Схема электрическая управления механизмами МЭП для трехфазной сети питания - 380V

Схема механизма с блоком БСП



SA1 – моментный выключатель усилия на "Закрытие"
SA2 – моментный выключатель усилия для "Сигнализации"

S1 – промежуточный выключатель открытия
S2 – промежуточный выключатель закрытия
S3 – конечный выключатель открытия
S4 – конечный выключатель закрытия

Таблица В.3
Работа сигнальных ламп

Обозн. лампы	Открыто	Закрыто
EL2		
EL3		

■ – лампа горит
□ – лампа не горит

Электрическая схема механизма МЭП

Схема внешних соединений (рекомендуемая)

Таблица В.1 Условные обозначения

Обозначение	Наименование
A1	Блок ограничителя усилия "Закрытие", "Сигнализация"
A2	Блок датчика БСП-2
M	Электродвигатель АИР Электродвигатель трехфазный ДСР
SA1, SA2	микровыключатели усилия – "крутящего момента"
S1...S4	Микровыключатели
KM1, KM2	магнитные пускатели "Открытия", "Закрытия"
EL1, EL2, EL3	сигнальные лампы "Сигнализация", "Открыто", "Закрыто"
SB1, SB2, SB3	кнопки "Закрыть", "Открыть", "Стоп"
X1	Разъем РП10-30
X2	Клемник соединительный

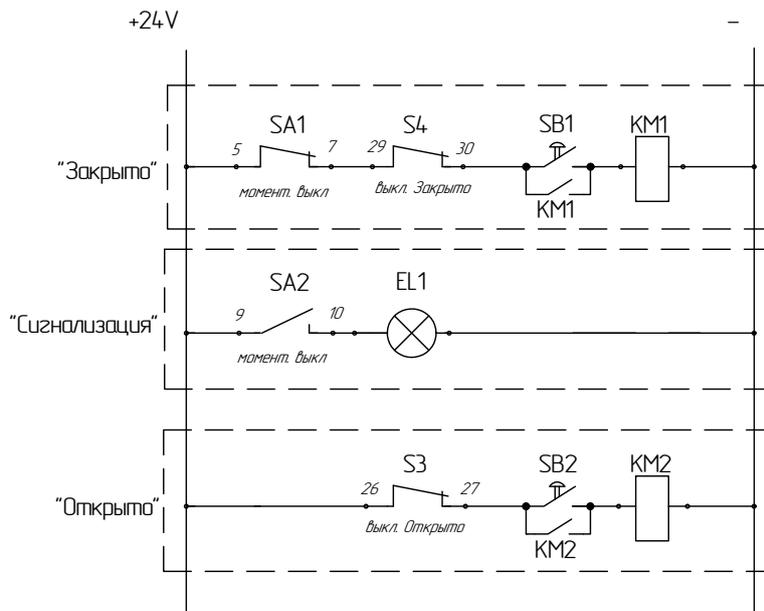
■ – контакт замкнут
□ – контакт разомкнут

Таблица В.2
Диаграмма работы микровыключателей

микро выключатель	контакт соединителя X1	Положение арматуры			
		открыто	промежуточное	закрыто	превышение момента
SA1	5-7				
	6-7				
SA2	8-10				
	9-10				
S1	11-13				
	12-13				
S2	14-16				
	15-16				
S3	25-27				
	26-27				
S4	28-30				
	29-30				

ПРИЛОЖЕНИЕ В1 (обязательное)

Схема электрическая управления механизмами МЭП



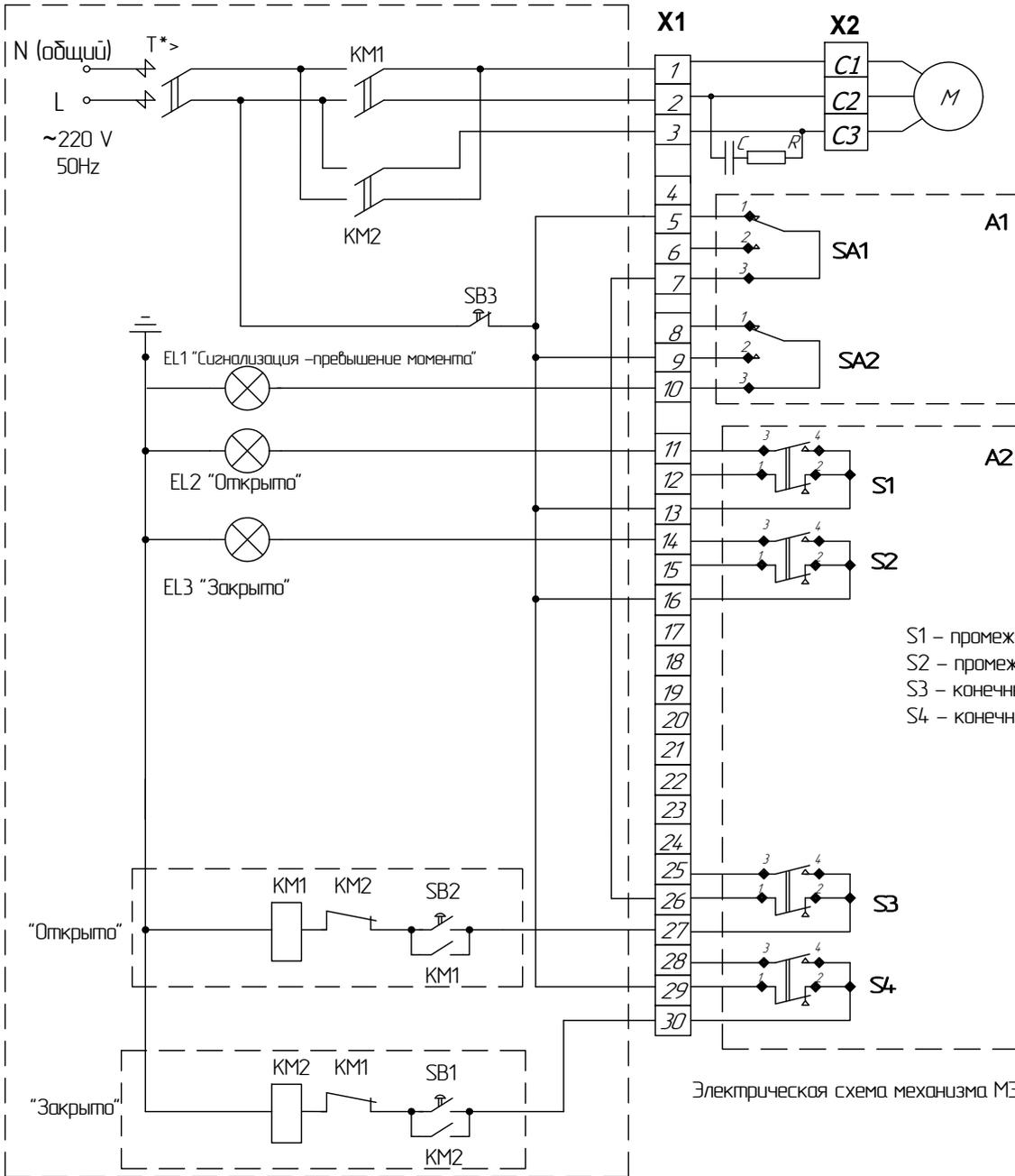
Данная электрическая схема управления позволяет реализовать следующую логику:

- При включении кнопки управления SB1 механизм начинает закрывать рабочий орган. При этом происходит остановка механизма при достижении конечного выключателя S4 "Закрывается". Если при закрытии 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 механизма возможно только в противоположное направление – "Открытие".
- Лампа EL1 "Сигнализация" включается при срабатывании моментного выключателя SA2, который настроен на одновременное срабатывание с моментным выключателем SA1.
- При включении кнопки управления SB2 механизм начинает открывать рабочий орган. При этом происходит остановка механизма при достижении конечного выключателя S3 "Открыто". Если при открытии рабочего органа происходит превышение момента, установленного на муфте предельного момента, то происходит срабатывание моментного выключателя SA2 и срабатывание механического ограничителя муфты предельного момента. Тем самым выключение двигателя не происходит, но механический ограничитель муфты предельного момента не позволяет получить усилие более установленного значения момента. При этом лампа EL1 "Сигнализация" включается при срабатывании моментного выключателя SA2 и мигание лампы один раз в секунду.

ПРИЛОЖЕНИЕ В2 (обязательное)

Схема электрическая управления механизмами МЭП для однофазной сети питания - 220V

Схема механизма МЭП с блоком БСП2



SA1 – моментный выключатель усилия на "Закрытие"
SA2 – моментный выключатель усилия для "Сигнализации"

S1 – промежуточный выключатель открытия
S2 – промежуточный выключатель закрытия
S3 – конечный выключатель открытия
S4 – конечный выключатель закрытия

Таблица В2.3
Работа сигнальных ламп

Обозн. лампы	Открыто	Закрыто
EL2		
EL3		

■ – лампа горит
□ – лампа не горит

Схема внешних соединений (рекомендуемая)

Таблица В2.1 Условные обозначения

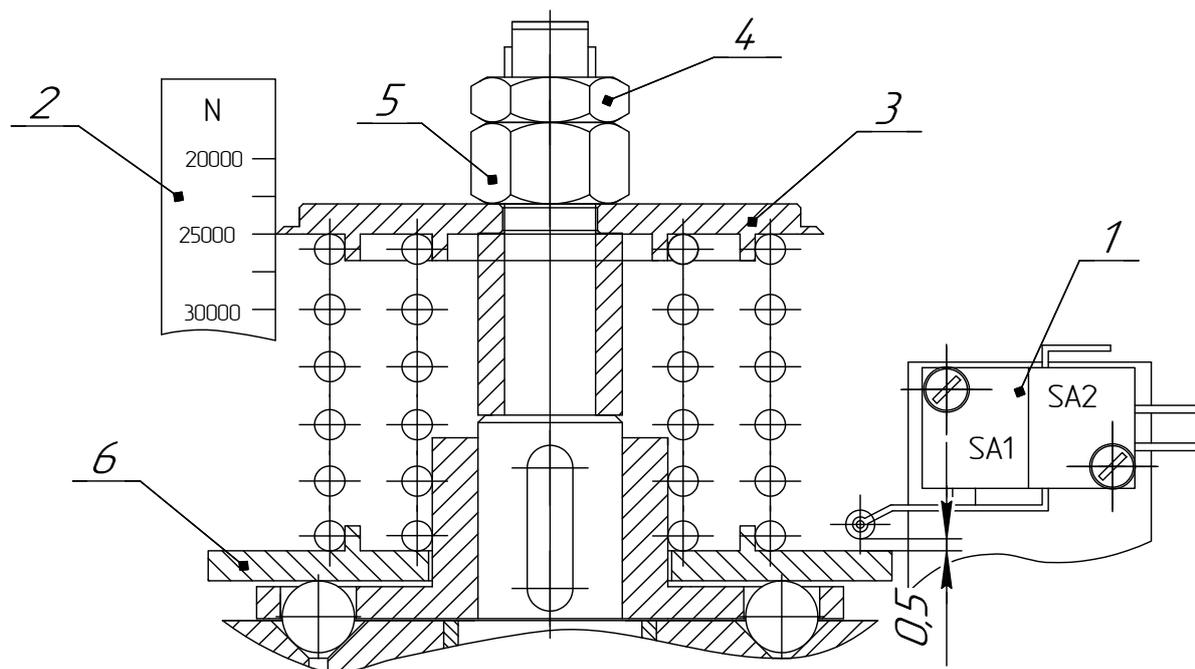
Обозначение	Наименование
A1	Блок ограничителя усилия "Закрытие", "Сигнализация"
A2	Блок датчика БСП-2
M	Электродвигатель однофазный ДСР
SA1, SA2	микровыключатели усилия – "крутящего момента"
S1...S4	Микровыключатели
KM1, KM2	магнитные пускатели "Открытия", "Закрытия"
EL1, EL2, EL3	сигнальные лампы "Сигнализация", "Открыто", "Закрыто"
SB1, SB2, SB3	кнопки "Закрыть", "Открыть", "Стоп"
X1	Разъем РП10-30
X2	Клемник соединительный

■ – контакт замкнут
□ – контакт разомкнут

Таблица В2.2
Диаграмма работы микровыключателей

микро выключатель	контакт соединителя X1	Положение арматуры			
		открыто	промежуточное	закрыто	превышение момента
SA1	5-7				
	6-7				
SA2	8-10				
	9-10				
S1	11-13				
	12-13				
S2	14-16				
	15-16				
S3	25-27				
	26-27				
S4	28-30				
	29-30				

Приложение Г (обязательное)
Ограничитель максимального момента



- 1 – моментный выключатель усилия SA1 на "Закрытие"; моментный выключатель усилия SA2 для "Сигнализации";
2 – шкала регулятора ограничения муфты предельного момента;
3 – прижим;
4 – гайка верхняя (стопорная);
5 – гайка нижняя;
6 – опорная прижимная шайба.