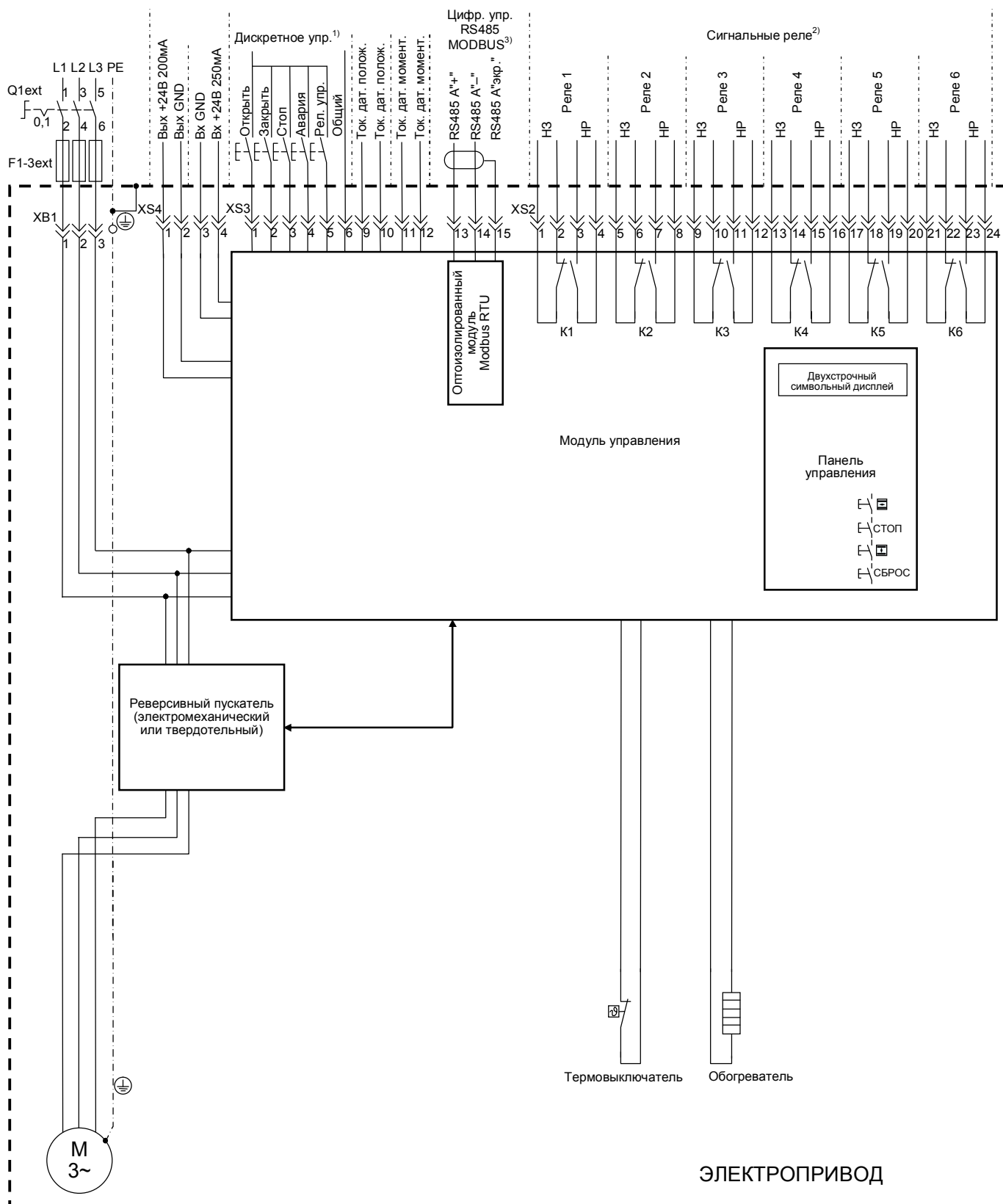


Примерная электрическая схема подключения электроприводов ЭП4 с электронным блоком управления серии Э15



Примечания:

1 Назначение входов дискретного управления определяется настройками в меню привода. На схеме показана заводская настройка.

Для работы релейного интерфейса дискретного удаленного управления необходимо, чтобы сигнал +24 В постоянно присутствовал на входе "Релейное управление".

Примерная электрическая схема подключения электроприводов ЭП4 с электронным блоком управления серии Э15

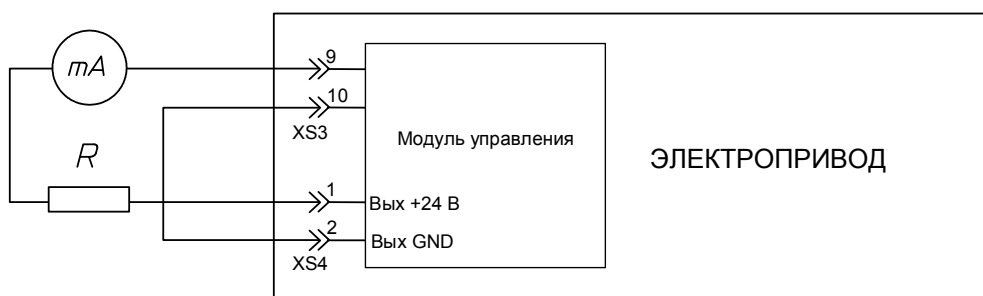
Для активации режима "Авария" используется анализ сигнала на контакте релейного управления, назначенном на сигнал "Авария". В течение всего времени работы привода на этот контакт должен быть подан сигнал +24 В. Исчезновение данного потенциала трактуется как сигнал "Авария" и приводит к включению реакции перевода запорного органа арматуры в безопасное положение.

2 Назначение сигнальных реле определяется настройками в меню привода.

3 Максимальная длина кабеля подключения цифрового управления (интерфейс RS485, протокол обмена MODBUS RTU) к приводу составляет 1200 м.

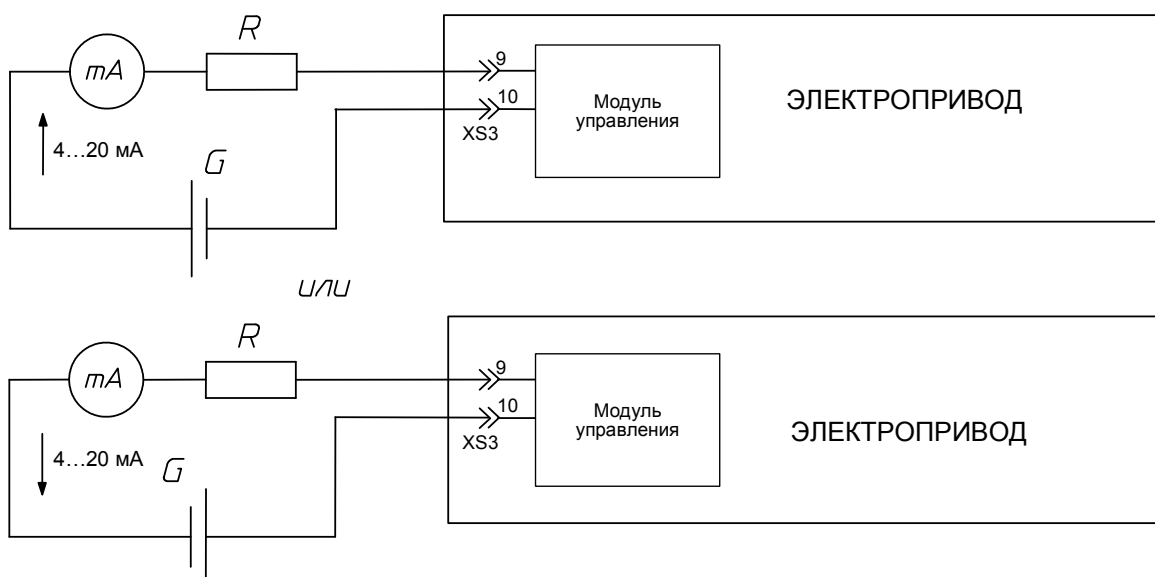
Подключение токового датчика положения

- с электропитанием 24 В от электропривода



R – нагрузочное сопротивление, $R < 680 \text{ Ом}$

- с внешним электропитанием



G – источник внешнего питания токового датчика,
 $V = 9 \dots 36 \text{ В}$, R – нагрузочное сопротивление,
 $R < (V-9) / 0,02$.

Примерная электрическая схема подключения электроприводов ЭП4 с электронным блоком управления серии Э15

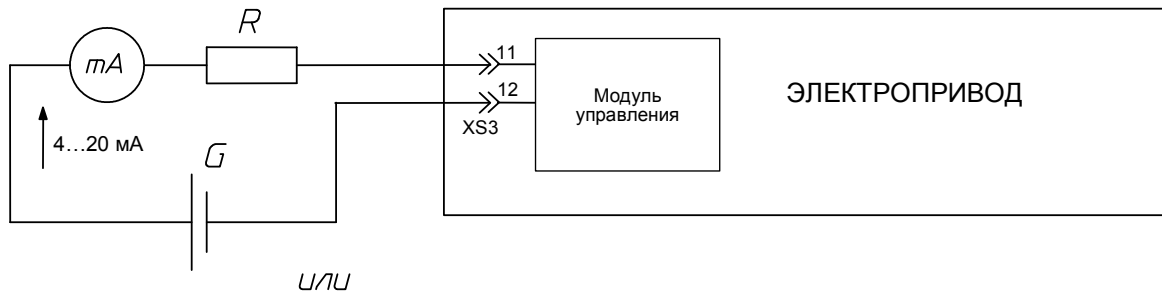
Подключение токового датчика движущего момента на выходном валу привода

- с электропитанием 24 В от электропривода

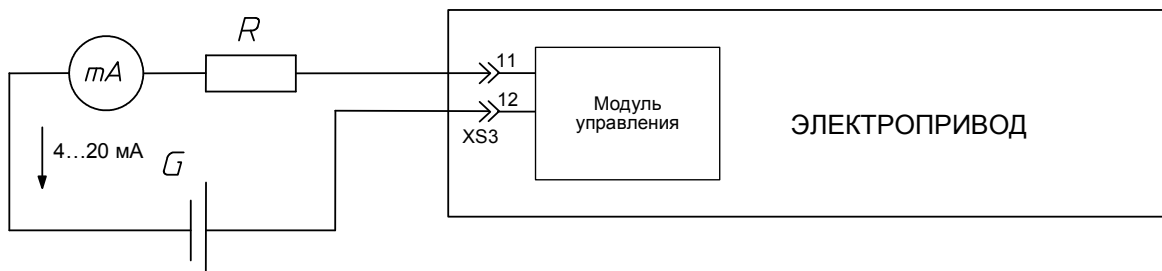


R – нагрузочное сопротивление, $R < 680 \text{ Ом}$

- с внешним электропитанием



ИЛИ



G – источник внешнего питания токового датчика,
 $V = 9 \dots 36 \text{ В}$, R – нагрузочное сопротивление,
 $R < (V-9) / 0,02$.

Подключение цифрового управления приводом посредством интерфейса RS485, протокол обмена MODBUS RTU

