



Стандартное оснащение:

- Напряжение 230 V AC
- Клеммное присоединение
- 2 выключателя положения
- Механическое присоединение фланцевое по ISO 5211
- Местный указатель положения

Таблица спецификации SP 0.1, SPR 0.1

Номер заказа				331. x - x x x x x / x x													
Климатическое исполнение		Электронный регулятор положения - N		Схема включения													
Среда умеренная вплоть до горячей сухой с температурой от -25°C до +55°C		без регулятора		Следующая таб.		0											
		с регулятором	оборотная связь через сопротивление		Z238		A										
			оборотная связь токовая		Z239		C										
Электрическое присоединение		Питающее напряжение		Схема включения													
На клеммную колодку		230 V AC		Z19		0											
		24 V AC		без регулятора		3											
Макс. нагрузочный момент ⁶⁾		Время полного закрытия		Электродвигатель													
16 Nm		10 s/90°		7.3 W		A											
20 Nm (10 Nm) ¹⁾		20 s/90°		7.3 W		B											
32 Nm		40 s/90°		7.3 W		C											
		60 s/90°		4.7 W		D											
		80 s/90°		3.54 W		E											
		120 s/90°		2.75 W		F											
		160 s/90°		1 W		G											
50 Nm ²⁾		160 s/90°		1 W		H											
		40 s/90°		7.3 W		J											
		60 s/90°		4.7 W		K											
		80 s/90°		3.54 W		L											
		120 s/90°		2.75 W		M											
		160 s/90°		1 W		N											
Рабочий угол ³⁾																	
60°						A											
90°						B											
120°						C											
360°						D											
Датчик положения		Включение	Выход	Схема включения													
Без датчика		-	-	-		A											
Датчик сопротивления	Простой	-	1x100 Ω	Z22		B											
		-	1x2000 Ω	Z22		F											
	Двойной ⁴⁾	-	2x100 Ω	Z32		K											
		-	2x2000 Ω	Z32		P											
Электронный датчик положения - токовый	Без источника	2-проводник	4 - 20 mA	Z23		S											
	С источником	2-проводник ⁴⁾	4 - 20 mA	Z269		Q											
	Без источника	3-проводник ⁴⁾	0 - 20 mA	Z257		T											
	С источником	3-проводник ⁴⁾	0 - 20 mA	Z260		U											
	Без источника	3-проводник ⁴⁾	4 - 20 mA	Z257		V											
	С источником	3-проводник ⁴⁾	4 - 20 mA	Z260		W											
	Без источника	3-проводник ⁴⁾	0 - 5 mA	Z257		Y											
Емкостный СРТ	Без источника	2-проводник ⁴⁾	4 - 20 mA	Z46		I											
	С источником	2-проводник ⁴⁾	4 - 20 mA	Z45		J											
	С источником ⁵⁾	2-проводник	4 - 20 mA	Z239		J											

Примечания:

- 1) Электроприводы самовозбужденные до величины момента указанной в скобках.
- 2) Для момента 50 Nm невозможно специфицировать механическое присоединение A, B, C, R, S.
- 3) Для исполнения электропривода без датчика (331.x-xxxAx) возможно рабочий ход установить в диапазоне 0° вплоть до максимальный ход.
- 4) Относиться только к исполнению без регулятора.
- 5) Только для исполнения с регулятором с токовой обратной связью. В этом исполнении выходной сигнал гальванически неизолированный от входного сигнала.

Продолжение
на дальней стороне

Номер заказа 331. x - x x x x x / x x

Механическое присоединение		Форма прис. детали		Эскиз			
Фланец ISO 5211	F03 ⁷⁾	A	9x9	P-1234	A		
		B	9x14		B		
		C	11x11		C		
	F04	A	11x11		E		
		B	11x18		F		
		B	8x13		D		
		C	11x11		G		
	F05	D	∅22		H		
		A	14x14		J		
		C	11x11		K		
		D	∅22		L		
	F07 ¹⁰⁾	B	14x18		N		
		C	14x14		P-1417/C	I	
			14x18		P-1417/B	M	
	8x13		P-1417/A		P		
	F05 ¹⁰⁾	A	14x14		P-1416/A	Q	
		C	11x11		P-1416/B	Y	
		C	14x18		P-1416/C	Z	
	Стойка + рычаг ⁷⁾					P-1235/A	R
	Стойка + рычаг + тяга TV 160 ⁷⁾					P-1235/A, P-0100	S
Стойка + рычаг				P-1235/B	T		
Стойка + рычаг + тяга TV 360				P-1235/B, P-0210	U		
Стойка, выходной вал		C	11x11	P-1235/C	V		
Стойка, выходной вал, шпонка		D	∅22		W		

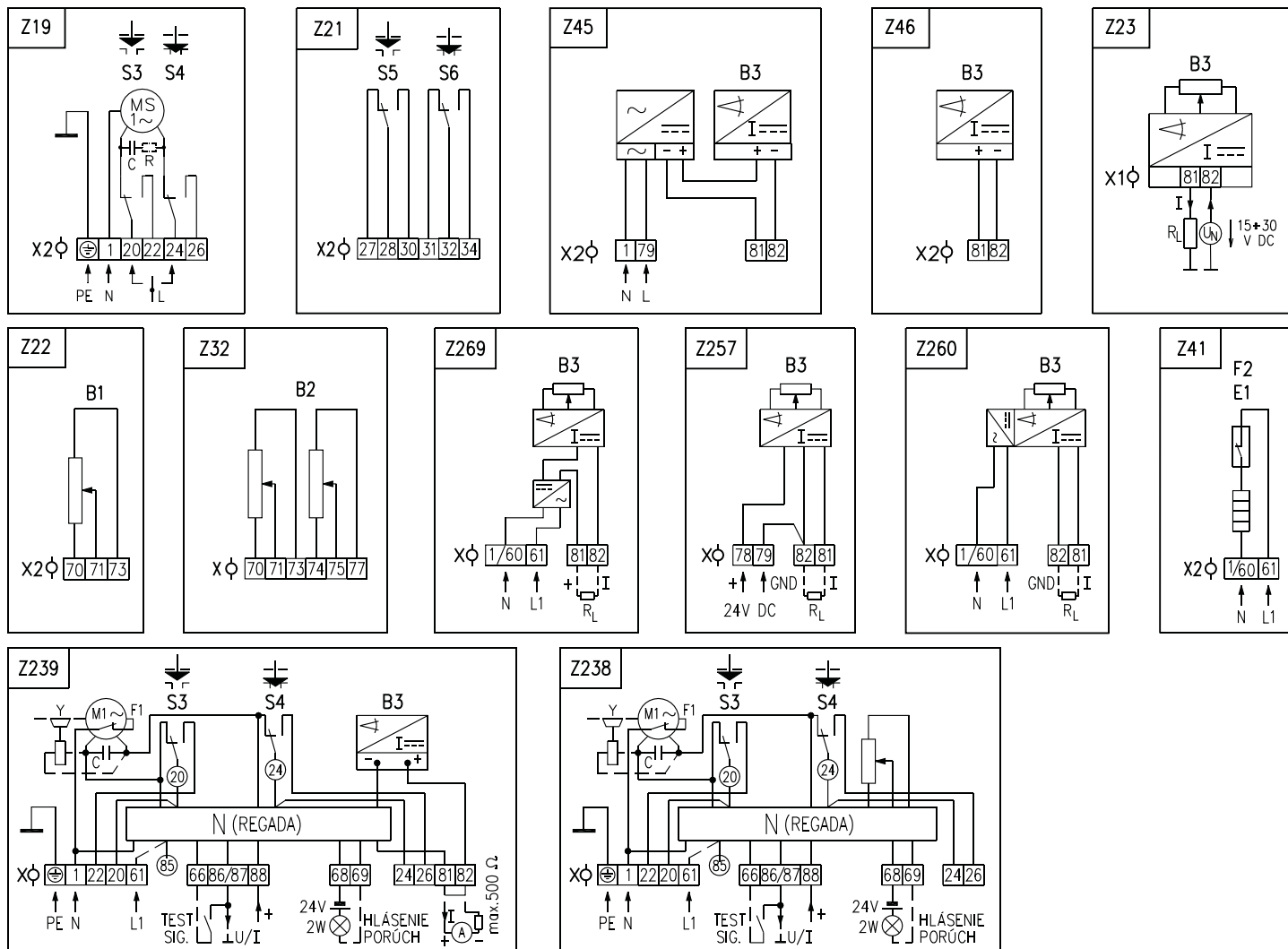
Добавочное оснащение		Схема включения		
A	Разъединение передачи без управления вручную ⁸⁾	-	0	0
B	Управление вручную ⁹⁾	-	0	1
C	2 добавочные выключателя положения	Z21	0	2
D	Нагревательное сопротивление с термическим выключателем	Z41	0	3
E	Нагревательное сопротивление без термического выключателя ⁴⁾	Z41	0	4

Разрешенные комбинации и код исполнения для электропривода без регулятора:
 A+C=10, A+D=11, B+C=12, B+D=13, A+C+D=14, B+C+D=15, C+D=16, A+E=17, B+E=18, A+C+E=19, B+C+E=20, C+E=21
 Разрешенные комбинации и код исполнения для электропривода с регулятором:
 A+C=10, A+D=11, B+C=12, B+D=13, A+C+D=14, B+C+D=15, C+D=16

Примечания:

- 6) Указанным моментом возможно загружать электропривода в режиме S2-10 min, или S4-25%, 6-90 циклов/час. При регулирующей эксплуатации в режиме S4-25%, 90 - 1200 циклов/час нагрузочный момент равный 0.8 максимального нагружающего момента.
- 7) Возможно специфицировать только момент 32 Nm.
- 8) После разъединения передачи помощью кнопки (на боковой поверхности) управляется вручную помощью рычага или тяги (в исполнении вез ручного колеса).
- 9) Электроприводом можно управлять вручную после разъединения передачи помощью ручного колеса, которое находится на верхнем кожухе электропривода (разъединение передачи в этом случае не специфицируется).
- 10) Рабочий угол 90°.

Схемы включения SP 0.1, SPR 0.1



Примечания:

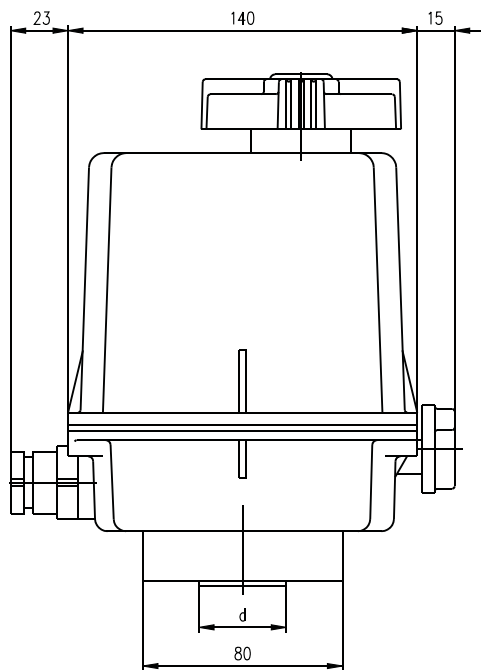
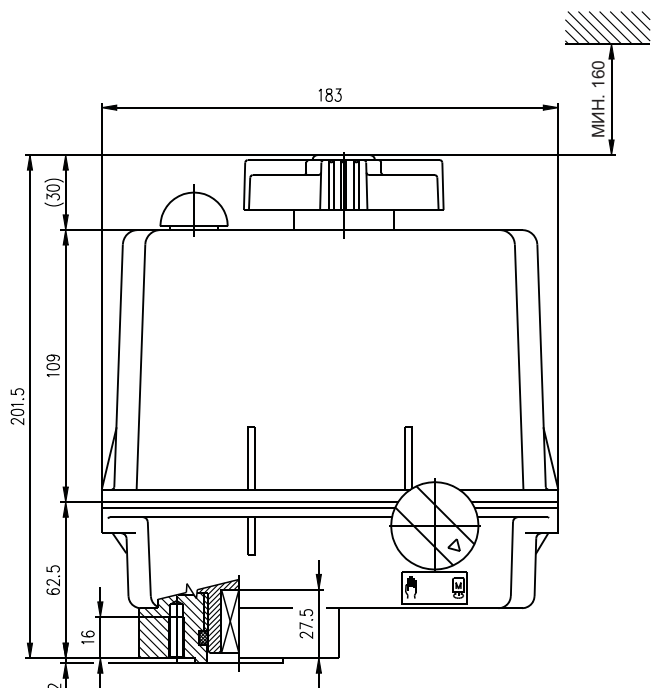
1. В случае, если выходной сигнал емкостного датчика (схема включения Z239) не используется, необходимо клеммы 81 и 82 соединить соединительным зажимом. При использовании выходного токового сигнала из емкостного датчика соединительный зажим устранить. Выходной сигнал емкостного датчика гальванически не изолированный от входного сигнала.
2. У электроприводов в исполнении с питающим напряжением 24 V AC не надо включать заземленный провод PE.

Символическое обозначение:

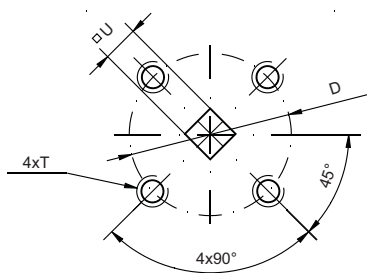
- Z19 схема включения электродвигателя с выключателями положения
- Z21 схема включения добавочных выключателей положения
- Z22 схема включения датчика сопротивления, простого
- Z23 схема включения электронного датчика положения 2-проводниковый без источника
- Z32 схема включения датчика сопротивления, двойного
- Z41 схема включения нагревательного сопротивления с термическим выключателем
- Z45 схема включения емкостного датчика, 2-проводниковый с источником
- Z46 схема включения емкостного датчика, 2-проводниковый без источника
- Z238 схема включения электропривода с регулятором с обратной связью через сопротивление
- Z239 схема включения электропривода с регулятором с токовой обратной связью
- Z257 схема включения электронного датчика положения - 3-проводниковый без источника
- Z260 схема включения электронного датчика положения - 3-проводниковый с источником
- Z269 схема включения электронного датчика положения - 2-проводниковый с источником

- B1 датчик сопротивления, простой
- B2 датчик сопротивления, двойной
- B3 электронный датчик положения, или емкостный датчик
- C конденсатор
- E1 нагревательное сопротивление
- F1 тепловая защита электродвигателя (не действующий для данного типа электропривода)
- F2 термический выключатель нагревательного сопротивления
- I/U входные /выходные токовые сигналы /сигналы напряжения
- M1, MS электродвигатель однофазный
- N регулятор
- R сопротивление
- R_L нагрузочное сопротивление
- S3 выключатель положения "открыто"
- S4 выключатель положения "закрыто"
- S5 добавочный выключатель положения "открыто"
- S6 добавочный выключатель положения "закрыто"
- X, X1, X2 клеммная колодка
- Y тормоз электродвигателя (не действующий для данного типа электропривода)

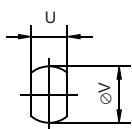
Эскизы SP 0.1, SPR 0.1



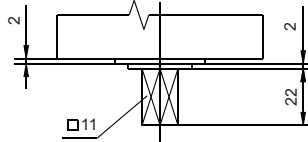
Форма прис. детали: А



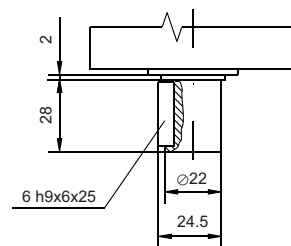
Форма прис. детали: В



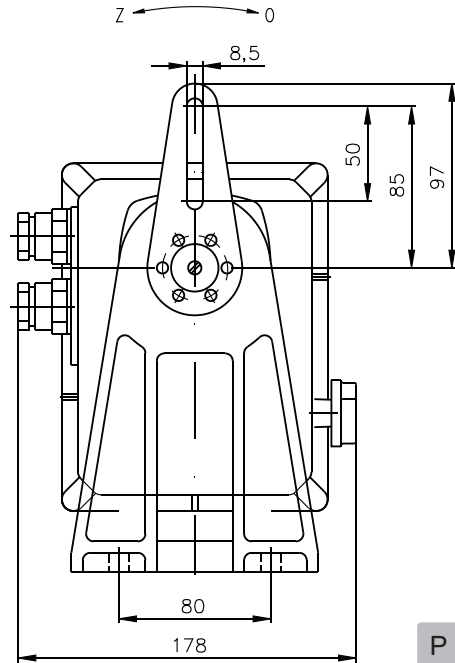
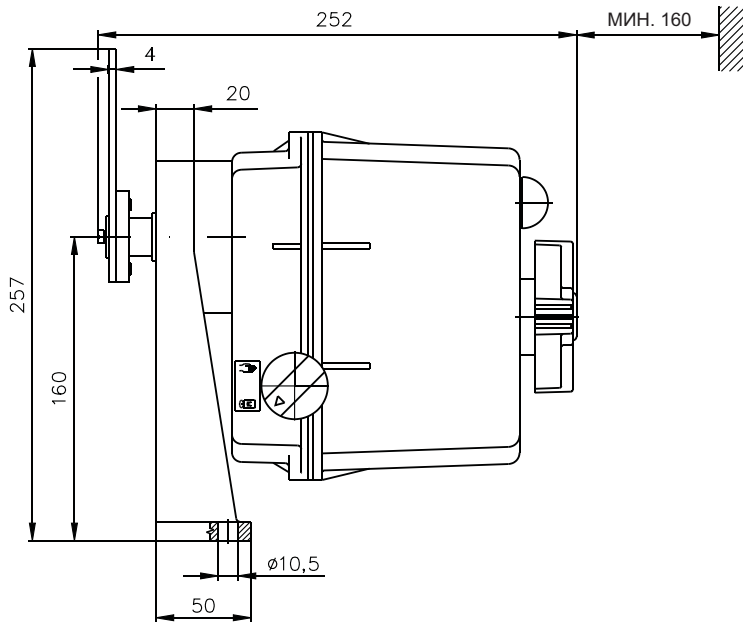
Форма прис. детали: С



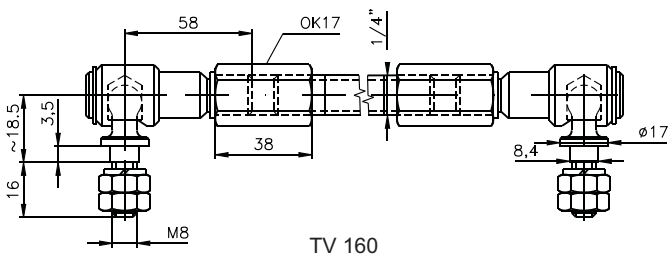
Форма прис. детали: D



F05	50	35	M6	14	18	В
F05	50	35	M6	14	-	А, С, D
F04	42	30	M5	8	13	В
F04	42	30	M5	11	18	А, В, С, D
F03	36	25	M5	9	14	А, В, С
Размер фланца	ØD	Ød	T	U	ØV	Форма присоединительной детали

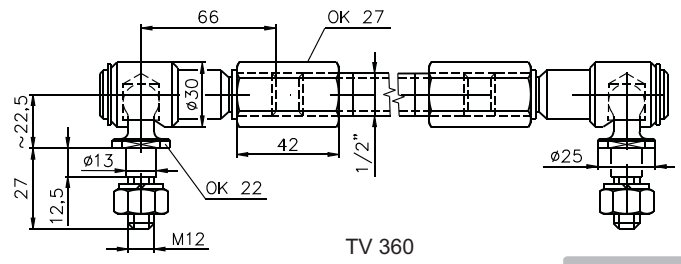


P - 1235/A



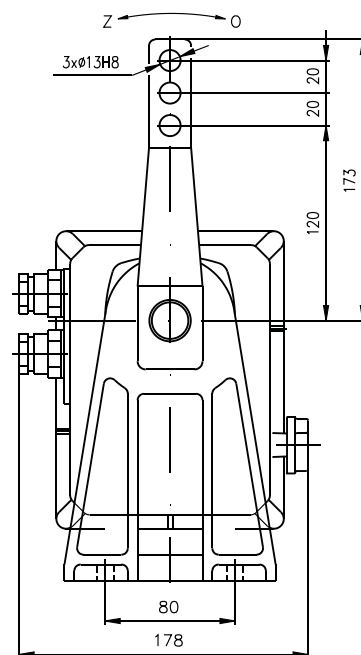
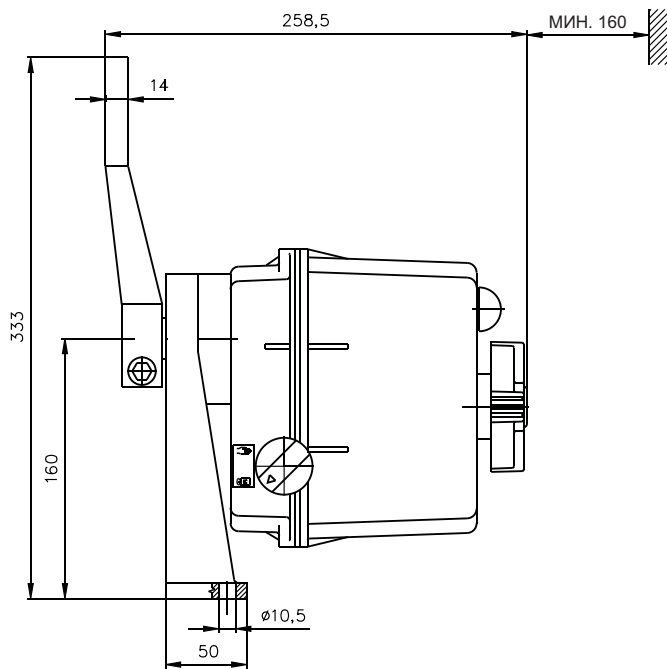
TV 160

P - 0100

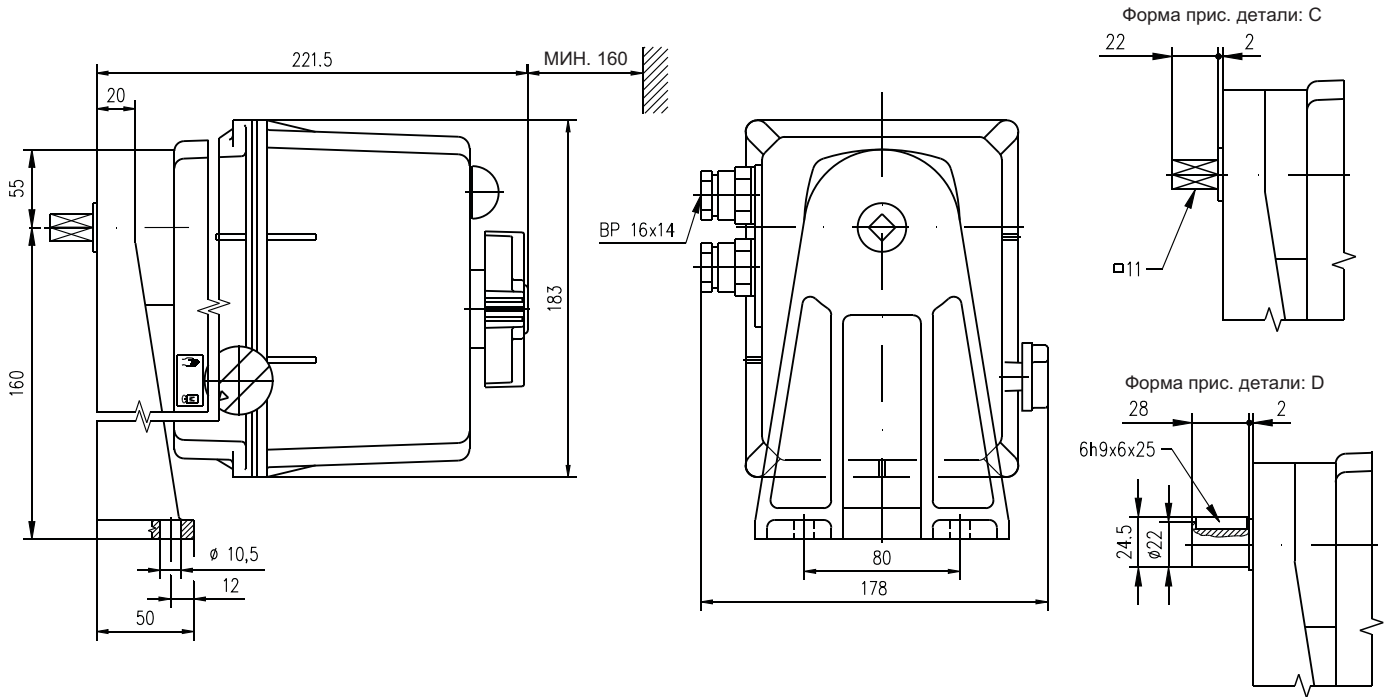


TV 360

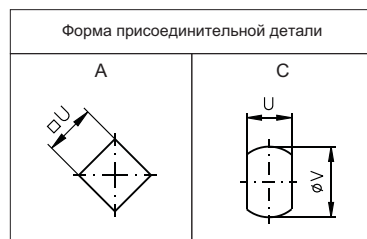
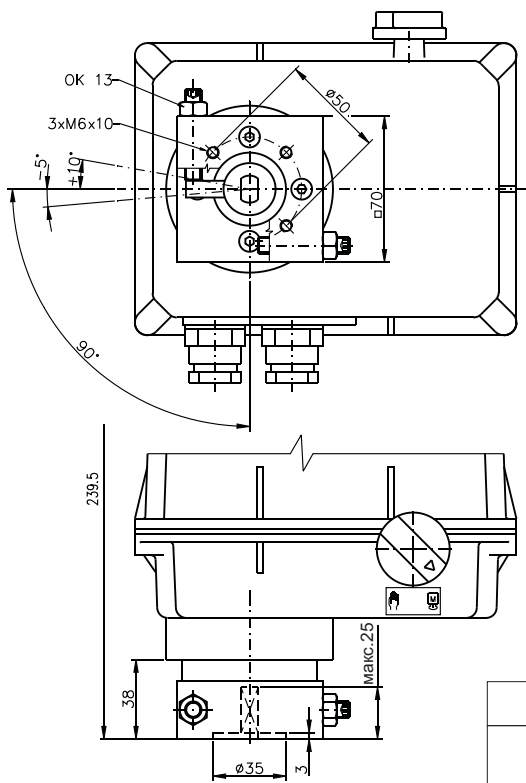
P - 0210



P - 1235/B



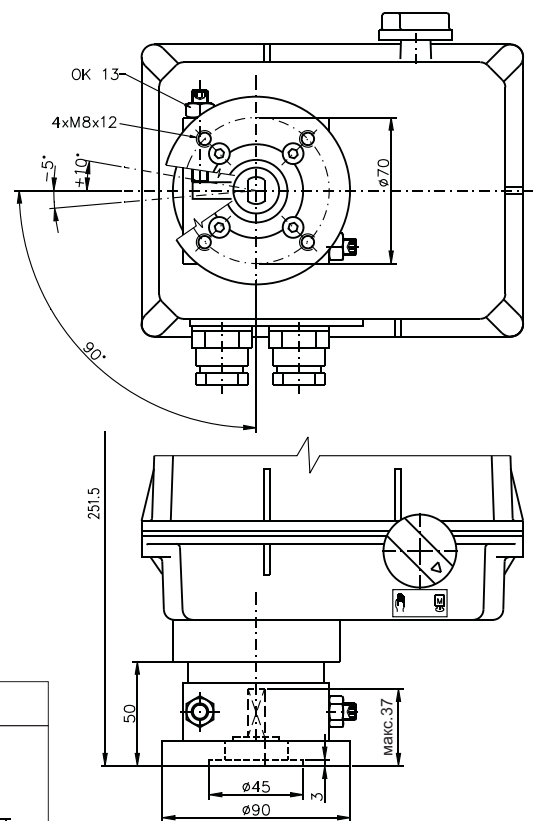
P - 1235/C



Примечание:
Длина вала поступающего в пробор - мин. 25 мм.

P-1416/C	F05	14	18	C
P-1416/B	F05	11	-	A
P-1416/A	F05	14	-	A
Исполнение	Размер фланца	U	ϕV	Форма соединительной детали

P - 1416



P-1417/C	F07	14	-	A
P-1417/B	F07	14	18	C
P-1417/A	F07	8	13	C
Исполнение	Размер фланца	U	ϕV	Форма соединительной детали

P - 1417