

Электрические неполнооборотные приводы SG 04.3

Применение

Для автоматизации управления затворами типа «бабочка» или шаровыми кранами, т. е. там, где требуется поворот штока арматуры на 90°.

Назначение

Для автоматизации управления промышленной арматурой там, где требуется пониженный крутящий момент.

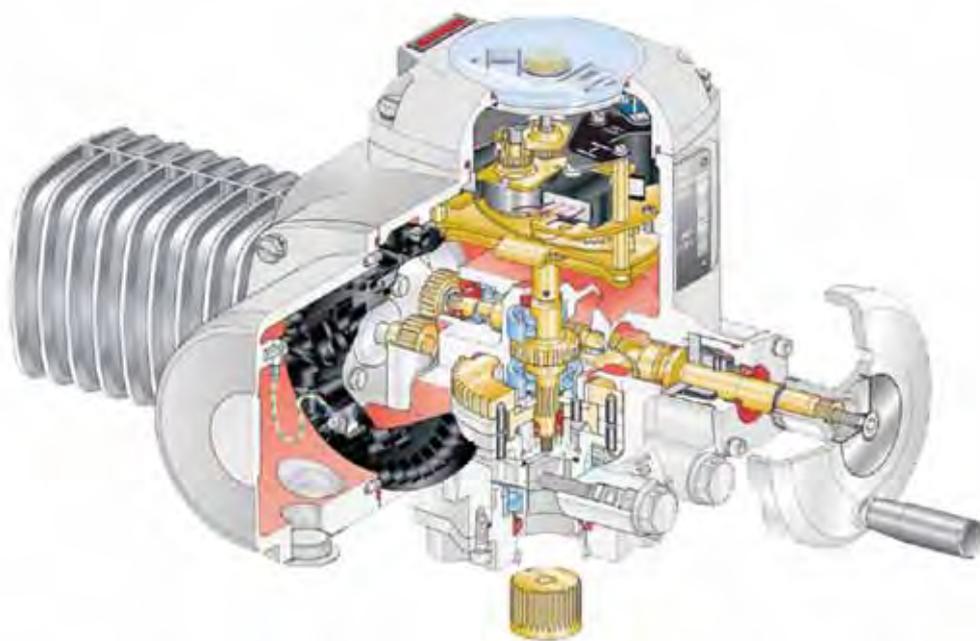
Компания АДЛ рекомендует использовать этот тип привода для автоматизации управления поворотными затворами «Гранвэл» DN 32–100.

Привод этой серии в стандартной комплектации оснащен настраиваемыми концевыми выключателями (НО и НЗ для каждого положения), защитой мотора от перегрева, ручным дублером, индикатором положения. По запросу приводы могут быть поставлены на другие напряжения питания, со встроенным блоком управления Simpract.



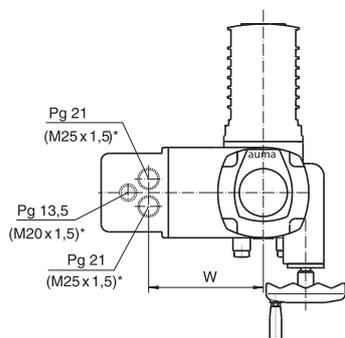
Технические характеристики привода SG 04.3

Напряжение питания	Мощность электродвигателя, (Вт)	Время поворота, (с)	Номинальный ток, (А)	Пусковой ток, (А)	Cos φ	Момент, (Нм)	ISO-фланец	Масса, (кг)	Класс защиты	t, (°C)
~ 220 В, 50 Гц	25	8	0,5	0,7	0,99	63	F05, F07	8,3	IP67	-25...+70

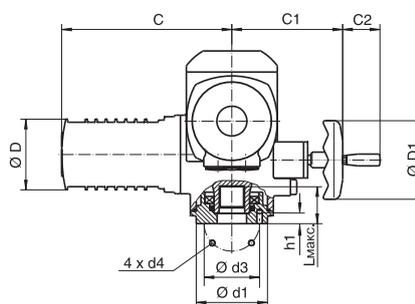
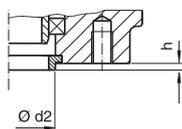


Габаритные размеры привода серии SG 04.3

Размеры, (мм)											
Обозначение	C	C1	C2	∅ D	∅ D1	F	H1	H2	H3	L _{макс.}	R
Размер	215	119	47	94	100	115	69	118	207	35	195
Обозначение	T	U	W	ААмин.	ННмин.	∅ d1	∅ d2	∅ d3	D4	h	H1
Размер	42	115	135	30	40	90	35	50	M6	2,5	9

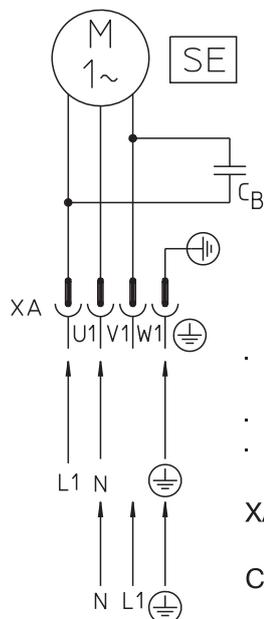


Исполнение Y с центровкой



Исполнение N без центровки

Электрическая схема подключения привода серии SG 04.3



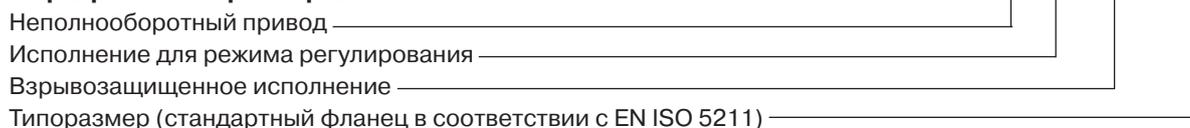
- Фаза L1 на клемме U1 = правое вращение (закрытие).
- Фаза L1 на клемме W1 = левое вращения (открытие).
- Подсоединить нулевой провод N на клемму V1.
- Подсоединить заземляющий провод на \oplus .

XA - подключение к электроприводу (AUMA-штепсельный разъем)
 CB - рабочий конденсатор (1 или 2 конденсатора)

Неполнооборотные приводы SQ 05.2–SQ 14.2

SQ R E×C 05.2

Маркировка типоразмеров



Приводы этой серии в стандартной комплектации оснащены настраиваемыми концевыми выключателями (НО и НЗ для каждого положения), настраиваемыми моментными выключателями, защитой мотора от перегрева, подогревателем блока счетной механики, ручным дублером, индикатором положения. По запросу приводы могут быть поставлены на другие напряжения питания, с интегрируемыми блоками управления Auma Matic или Aumatic, датчиком положения, позиционером, шкафом управления и др.

Класс защиты: IP68.

Температурное исполнение: –40...+80 °С.

Виды отключения

- При достижении конечного положения.
- При достижении определенного момента.
- В случае перегрева обмоток двигателя (защита).



Технические характеристики электроприводов серии SQ 05.2–14.2, 380 В

Типоразмер	Крутящий момент		ISO-фланец		Время поворота на 90° (с)	Мощность,	Частота вращения мотора, (об/мин)	Тип мотора	Номинальный ток, (А)	Ток при макс. моменте, (А)	Пусковой ток, (А)	Cos	Масса, (кг)	
	мин., (Нм)	макс., (Нм)	Станд.	Опция										
SQ05.2	50	150	F05	F07	4	0,06	2800	VD00063-2-0.06	0,60	0,60	2,00	0,57	22	
					5,6				0,60	0,60	2,00	0,57		
					8*	0,04	1400	VD00063-4-0.04	0,40	0,40	1,10	0,50		
					11				0,40	0,40	1,10	0,50		
					16	0,02	1400	VD00063-4-0.02	0,40	0,40	1,10	0,40		
					22				0,40	0,40	1,10	0,40		
32	0,01	1400	SD00063-4-0.01	0,30	0,30	0,70	0,39							
SQ07.2	100	300	F07	F10	4	0,12	2800	VD00063-2-0.12	0,70	0,90	3,20	0,52	22	
					5,6				0,70	0,90	3,20	0,52		
					8*	0,06	1400	VD00063-4-0.06	0,60	0,70	1,70	0,38		
					11				0,60	0,70	1,70	0,38		
					16	0,03	1400	VD00063-4-0.03	0,40	0,40	1,10	0,43		
					22				0,40	0,40	1,10	0,43		
32	0,01	1400	SD00063-4-0.01	0,30	0,30	0,70	0,39							
SQ10.2	200	450	F10	F12	8	0,10	1400	VD00063-4-0.10	0,80	1,10	2,10	0,48	24	
		600			11				0,80	0,90	2,10	0,48		
					16*	0,06	1400	SD00063-4-0.06	0,60	0,70	1,70	0,38		
					22				0,60	0,70	1,70	0,38		
					32	0,04	1400	SD00063-4-0.04	0,50	0,50	1,10	0,48		
					45				0,50	0,50	1,10	0,48		
63	0,02		1400	SD00063-4-0.02	0,30	0,30	0,70	0,43						
SQ12.2	400	900	F12	F14	16	0,10	1400	VD00063-4-0.10	0,80	1,10	2,10	0,48	34	
		1200			22*				0,80	0,90	2,10	0,48		
					32	0,06	1400	SD00063-4-0.06	0,60	0,70	1,70	0,38		
					45				0,60	0,70	1,70	0,38		
					63	0,04	1400	SD00063-4-0.04	0,50	0,50	1,10	0,48		
					SQ14.2	800	1800	F14	F16	24	0,19	2800		VD00063-2-0.19
2400	36		0,80	0,90			2,10			0,48				
	48*	0,10	1400	VD00063-4-0.10			0,80			0,90	2,10	0,48		
	72						0,60			0,70	1,70	0,38		
	100	0,06	1400	SD00063-4-0.06			0,60			0,70	1,70	0,38		

* стандартное время срабатывания.

Пояснения к таблице

Мощность P_N	Механическая мощность на валу электродвигателя при рабочем моменте неполнооборотного привода (соответствует прибл. 35 % от максимального момента). Потребляемая электрическая мощность рассчитывается по следующей формуле: $P = U \times I \times \cos\alpha \times \sqrt{3}$
Номинальный ток I_N	Ток при рабочем моменте
Максимальный ток I_{max}	Ток при максимальном крутящем моменте.