

## 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.

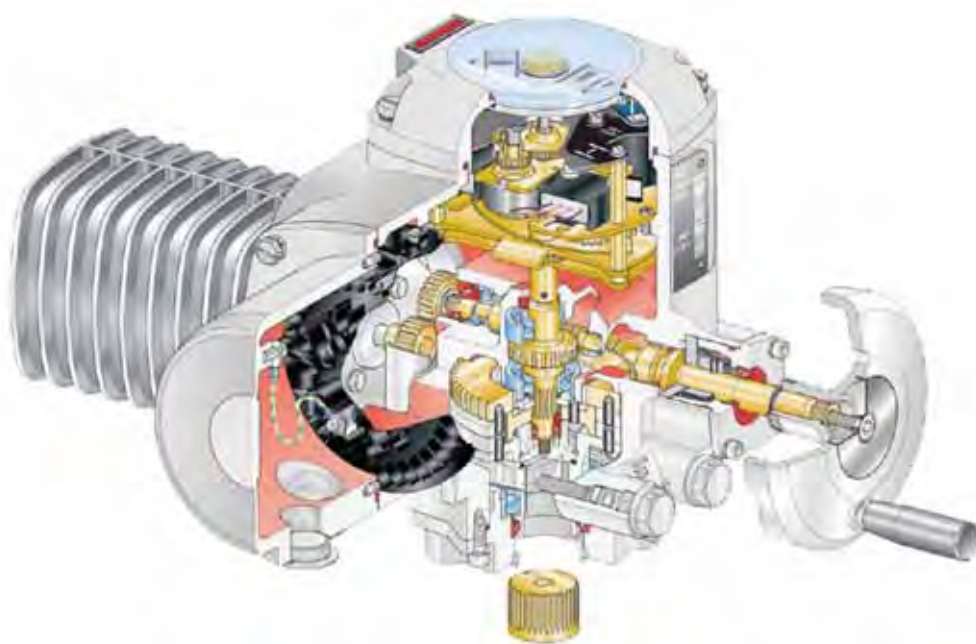
Компания АДЛ рекомендует использовать этот тип привода для автоматизации управления поворотными затворами «Гранвэл» DN 32–100.

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.



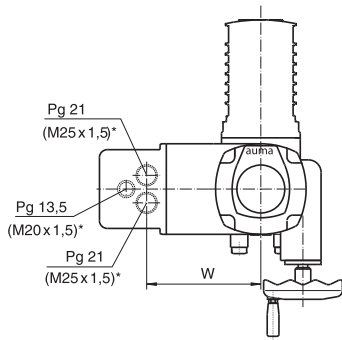
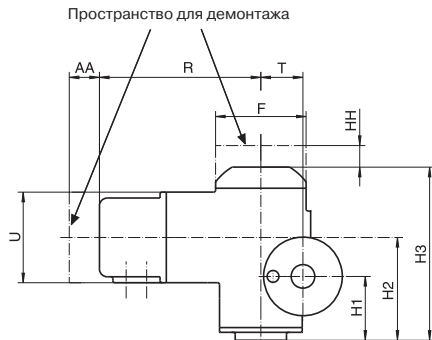
### Технические характеристики привода SG 04.3

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

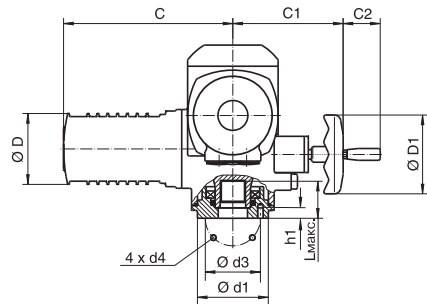
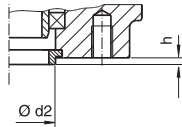


### Габаритные размеры привода серии SG 04.3

Размеры, (мм)											
Обозначение	C	C1	C2	∅ D	∅ D1	F	H1	H2	H3	Lмакс.	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

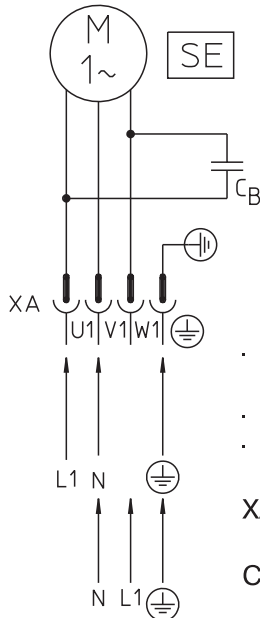


Исполнение Y с центровкой



Исполнение N без центровки

### Электрическая схема подключения привода серии SG 04.3



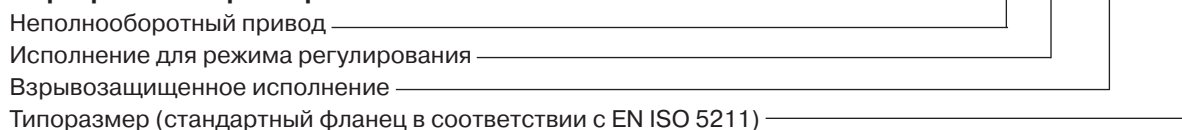
- Фаза L1 на клемме U1 = правое вращение (закрытие).
- Фаза L1 на клемме W1 = левое вращения (открытие).
- Подсоединить нулевой провод N на клемму V1.
- Подсоединить заземляющий провод на  $\oplus$ .

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.