

ИНСТРУКЦИЯ ПО МОНТАЖУ

Электропривод многооборотный
для работы в обслуживаемых
помещениях АЭС

MODAST MOA

Типовой номер 52 029

СЕРТИФИКАТ



Системы менеджмента в соответствии с
EN ISO 9001 : 2000

В соответствии с процедурами TÜV CERT настоящим подтверждается, что



ZPA Pečky, a.s.
Třída 5. května 166
289 11 Pečky
Чешская Республика

применяет систему менеджмента в соответствии с указанным стандартом для следующей области действия:

**Разработка и производство электроприводов,
распределительных шкафов и обработка листового металла.**

Регистрационный номер сертификата: 04 100 950161
Отчёт об аудите №: 624 362/200

Действителен до: 2009-09-28
Дата первичной
сертификации: 1995-03-01

G. Bräutigam

Сертификационный орган TÜV CERT
в TÜV NORD CERT GmbH

г. Praha, 2006-09-29

Процесс сертификации проведён в соответствии с процедурами аудиторирования и сертификации
TÜV CERT и подлежит регулярным надзорным аудитам.
TÜV NORD CERT GmbH Langemarckstrasse 20 45141 Essen www.tuev-nord-cert.com



TGA-ZM-30-96-00



1. НАЗНАЧЕНИЕ

Электроприводы вращения многооборотные типа **MODACT MOA** предназначены для дистанционного управления специальными арматурами, находящимися в обслуживаемых участках атомных электростанций с реакторами VVER или RBMK.

2. РАБОЧАЯ СРЕДА

Электроприводы **MODACT MOA** должны надежно работать при следующих параметрах окружающей среды:

1. Номинальный рабочий режим:

температура :	от -25°C до + 55 °C
давление:	атмосферное
относительная влажность:	макс. 90%

2. Режим "небольших утечек":

давление	макс. 0,17 МПа
температура	макс. 90°C
относительная влажность	паровоздушная смесь
длительность воздействия избыточного давления	макс. 5 часов
частота возникновения режима	1 раз через 2 года (5 циклов в течение времени эксплуатации электропривода)
длительность работы в течение рабочего цикла продолжительностью 10 минут	макс. 85 с

Электропривод сохраняет работоспособность в режиме "небольших утечек" и после его окончания. Электропривод не нуждается в ревизии после этого режима работы.

3. ТЕХНИЧЕСКИЕ ПАРАМЕТРЫ

Основные технические параметры приводятся в таблице исполнений.

Напряжение питания электродвигателя:	3x400 В, 50 Гц (или указанное на щитке)
Степень защиты электропривода:	IP 67
Рабочее положение:	любое (не рекомендуется устанавливать электродвигатель вертикально вниз)

Режим работы – частота включений

Электроприводы могут работать при кратковременной нагрузке типа S2 по ČSN 60 034–1, причем эпюра нагрузки показана на рисунке. Наиболее длительный рабочий цикл (закрыто – открыто – закрыто) составляет 10 минут при отношении времени работы к времени покоя 1:3 (коэффициент нагрузки равен 25%). Средняя нагрузка электропривода во время его работы составляет 33% от значения максимального момента выключения и называется номинальным моментом.



Электроприводы могут работать также в режиме прерывистого хода с пуском S4 по ČSN EN 60 034 –1 (напр., при постепенном открывании арматуры и т. п.). Максимальное количество замыканий при автоматическом регулировании составляет 1200 циклов в час при коэффициенте нагрузки 25% (отношение времени работы ко времени покоя 1:3). Среднее значение момента нагрузки составляет не более 33% от максимального момента выключения. Наиболее длительный рабочий цикл (N+R) составляет 10 минут, коэффициент нагрузки составляет не более 25%.

Максимальное значение момента нагрузки равно номинальному значению момента электропривода.

Сопrotивление изоляции

Сопrotивление изоляции электрических цепей относительно друг друга и относительно корпуса не должно уменьшиться ниже 0,3 Мом даже в самых тяжелых условиях эксплуатации. В сухом состоянии оно должно составлять не менее 20 Мом.

Электрическая прочность изоляции

Электрические цепи электропривода с номинальным напряжением до 250 В
 Датчик положения омический с номинальным напряжением до 50 В
 Электродвигатель с номинальным трехфазным напряжением 400 В(380 В)
 Токoвый датчик положения СРТ 1АА

Испытательное напряжение
 1500 В, 50 Гц
 500 В, 50 Гц
 1800 В, 50 Гц по ČSN EN 60 034-1
 50 В пост.

Шум - уровень акустического давления А составляет не более 85 дБ(А)
 - уровень акустической мощности А составляет не более 95 дБ(А)

Устойчивость к воздействию сейсмических сотрясений и химических средств дезактивации, а также другие параметры указаны в Технических условиях TP 02–01/05.

4. ОПИСАНИЕ

Конструкция электроприводов рассчитана на прямой монтаж на арматуру и соединение выполнено с помощью фланца по ISO 5210 и муфты – по DIN 3210 форма С, Е или D.

Электроприводы состоят из двух частей:

- силовая часть – создает крутящий момент и передает его выходному валу электропривода. Она образована трехфазным асинхронным электродвигателем, коробкой передач с прямой передачей, планетарной коробкой передач с выходным валом, устройством ручного управления с ручным маховиком и плавающим червяком.
- часть управления – обеспечивает отдельные рабочие функции электропривода, как выключение в зависимости от момента, выключение в зависимости от положения, сигнализация и дистанционная передача информации



Рис. 1 - Плата управления

положения. Она состоит из следующих механических узлов (блоков), расположенных на плате управления в соответствии с рис. 1 – блок положения и сигнализации 1, датчик положения 2, блок момента 3, клеммник 4 и элемент обогрева 9. Блок положения и сигнализации оснащен четырьмя микровыключателями по два микровыключателя на каждое направление вращения выходного вала. Точка срабатывания каждого микровыключателя устанавливается самостоятельно в пределах рабочего хода электродвигателя. Блок момента оснащен самостоятельно устанавливаемыми микровыключателями – по одному для каждого направления вращения.

Выключатели момента заблокированы с целью исключения возможности их срабатывания под воздействием пускового момента. Омический датчик положения оснащен проскальзывающей муфтой, которая дает возможность его установки по отношению к выходному валу. Элемент обогрева 9 препятствует конденсации водяных паров под крышкой части управления. Блок положения и датчик положения получают движение от выходного вала электропривода посредством приводного колеса 7. Блок момента приводится в движение с помощью "плавающего червяка" устройства ручного управления, причем смещение червяка прямо пропорционально крутящему моменту выходного вала электропривода. Таким образом обеспечивается возможность выключения электродвигателя при достижении значения крутящего момента, по которому установлен моментный блок.

Кабельные выводы защищены с помощью двух кабельных муфт М25х1,5. Кабельные муфты уплотняют кабели диаметром 9 – 16 мм.

Важное предупреждение:

Микровыключатели, используемые в отдельных блоках, не позволяют подавать на контакты одного и того же микровыключателя два напряжения различной величины или различной фазы.

Описание и принцип действия блоков управления

а) **Блок моментного выключения** - рис. 2 - является самостоятельным монтажным узлом, образованным основной плитой 19, на которой установлены микровыключатели 20, и одновременно образует подшипники для вала моментного управления 22 и вала блокировки 29.

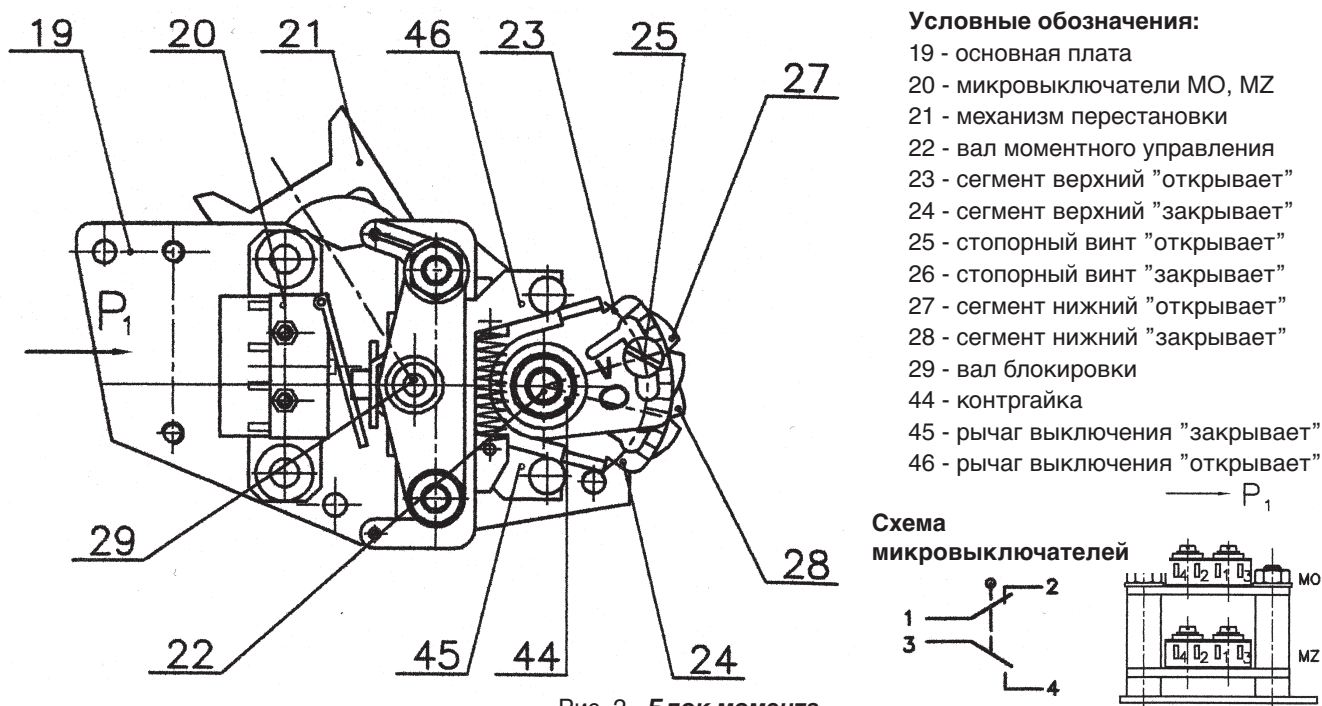


Рис. 2 - Блок момента

Вал моментного управления передает движение плавающего червяка от силовой передачи к микровыключателям MO или MZ с помощью сегментов 23 или 24 и рычагов 45 или 46. Путем поворота сегментов относительно рычагов выключения устанавливается значение момента выключения. Для перестановки момента выключения вне завода-изготовителя сегменты 23, 24 оснащены шкалой, на которой в индивидуальном порядке у каждого электропривода рисками обозначены точки установки максимального и минимального момента. Вырезы в сегментах 27 и 28 показывают установленный момент.

Цифры на этой шкале не определяют установку момента выключения прямо. Деления этой шкалы служат только для более точной разбивки диапазона между точками минимального и максимального моментов выключения и в результате этого для более точной установки момента выключения вне завода-изготовителя в случаях, когда в распоряжении нет нагрузочного стенда. Сегмент 28 предназначен для направления "закрывает", а сегмент 27 – для направления "открывает".

Блок моментного управления также оснащен механизмом блокировки. Механизм блокировки обеспечивает блокировку моментного выключателя после его выключения, в результате чего исключается возможность его

повторного включения и пульсаций электропривода. Кроме того, механизм блокировки препятствует выключению моментного выключателя после реверсирования хода электропривода, в результате чего полностью используется пусковой момент электродвигателя. Механизм блокировки работает при обоих направлениях вращения выходного вала электропривода в конечных и промежуточном положениях в течение времени, определенного другим дополнительным датчиком электродвигателя при вращении выходного вала после реверсирования его хода.

При нагрузке выходного вала электропривода встречным крутящим моментом поворачивается вал моментного управления 22 а, следовательно, и сегменты 23 и 24, от которых движение передается рычагу выключения 45 или 46. Если крутящий момент выходного вала электропривода достигнет значения, установленного в блоке моментного выключения, то рычаг выключения нажимает на кнопку соответствующего микровыключателя, в результате чего электродвигатель отключается от сети и электропривод останавливается.

Порядок работ при установке блока момента

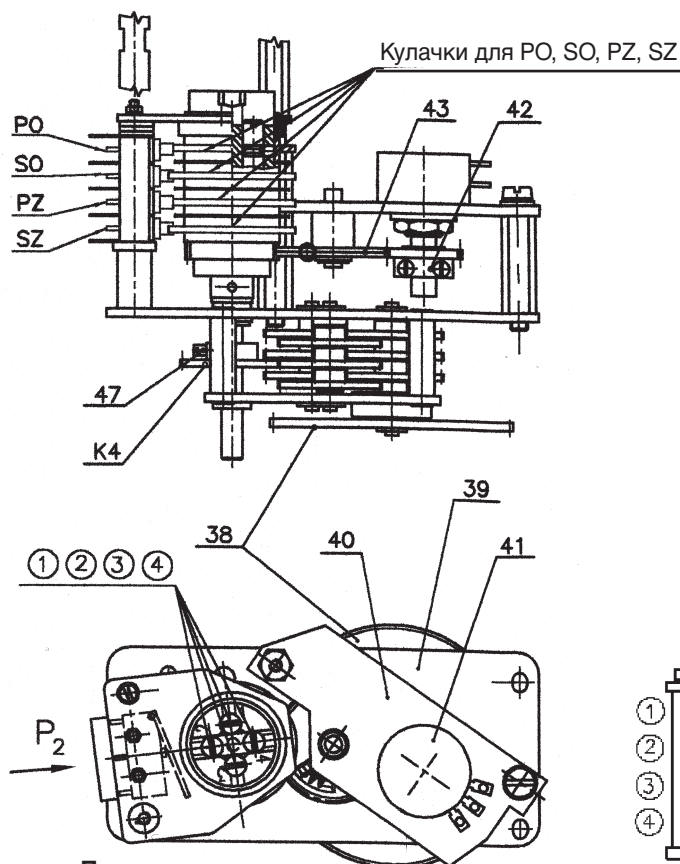
Для установки момента выключения, отличающегося от момента, установленного на заводе-изготовителе, следует ослабить контргайку 44 (см. рис. 2), а также соответствующий стопорный винт 26 (для направления "закрывает") или 25 (для направления "открывает"). Потом следует вставить отвертку в шлиц верхнего сегмента 24 или 23 и поворачивать сегмент до тех пор, пока вырез в сегменте 28 или 27 не будет показывать соответствующее место на шкале. Для определения этого места разность между максимальным и минимальным устанавливаемым моментом в Нм следует разделить на количество делений между знаками максимального и минимального моментов. Этим определяется цена деления шкалы в Нм и путем интерполяции находится место на шкале, которое должен показывать вырез в сегменте 28 или 27.

Знак > на верхних сегментах 23 и 24 показывает, в какую сторону устанавливаемый момент увеличивается или уменьшается и какая цветная риска на шкале обозначает место установки максимального момента выключения и место установки минимального момента. Блок моментного управления никогда не следует устанавливать так, чтобы вырез в нижнем сегменте находился вне интервала, ограниченного цветными рисками на шкале.

После установки момента выключения следует затянуть винт 26 или 25 и контргайку 44.

Не разрешается устанавливать значения момента выключения, превышающие значения отдельных типовых обозначений, указанные в таблице 1.

б) Блок положения и сигнализации – рис. 3 и рис 4 при выполнении заданного количества оборотов выходного вала осуществляет выключение микровыключателей положения PO или PZ и с помощью



Условные обозначения:

- PO - микровыключатель положения "открыто"
- SO - микровыключатель сигнализации "открыто"
- PZ - микровыключатель положения "закрывается"
- SZ - микровыключатель сигнализации "закрывается"

- ① - винт кулачка микровыключателя PO
- ② - винт кулачка микровыключателя SO
- ③ - винт кулачка микровыключателя PZ
- ④ - винт кулачка микровыключателя SZ
- 38 - зубчатое (приводное) колесо
- 39 - держатель блока
- 40 - держатель датчика
- 41 - омический датчик положения
- 42 - шестерня с фрикционной муфтой
- 43 - упруго установленное приводное колесо датчик
- 47 - фиксирующий винт колеса перестановки
- K4 - колесо перестановки

Примечание:

Цифры в кружочках соответствуют номерам винтов ослабления кулачков блока положения.

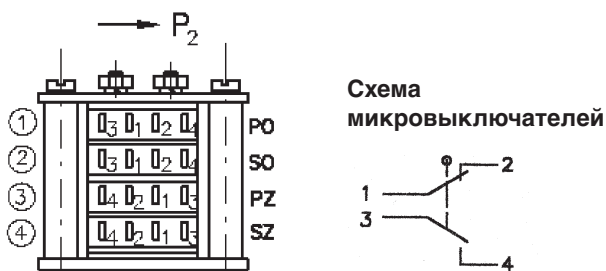
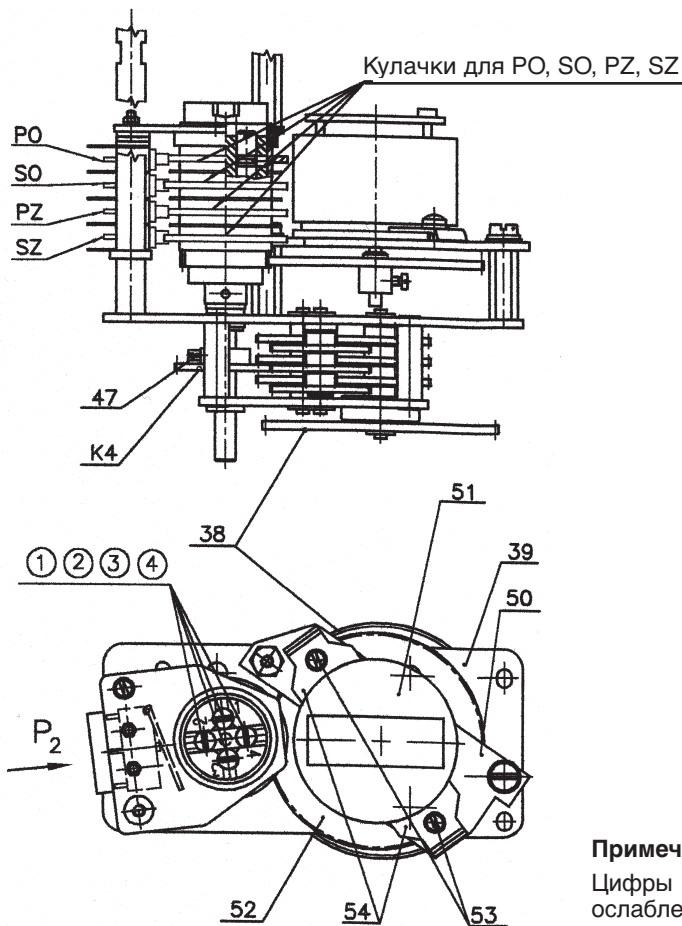


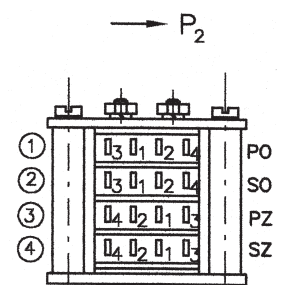
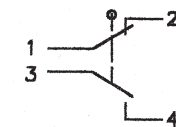
Рис. 3 - Блок положения и сигнализации с омическим датчиком



Условные обозначения:

- PO - микровыключатель положения "открыто"
- SO - микровыключатель сигнализации "открыто"
- PZ - микровыключатель положения "закрыто"
- SZ - микровыключатель сигнализации "закрыто"
- ① - винт кулачка микровыключателя PO
- ② - винт кулачка микровыключателя SO
- ③ - винт кулачка микровыключателя PZ
- ④ - винт кулачка микровыключателя SZ
- 38 - зубчатое (приводное) колесо
- 39 - держатель блока
- 50 - держатель датчика тока
- 51 - токовый датчик положения СРТ 1АА
- 52 - приводное колесо датчика СРТ 1АА
- 53 - стопорный винт
- 54 - приклад
- K4 - колесо перестановки

Схема микровыключателей



Примечание:

Цифры в кружочках соответствуют номерам винтов ослабления кулачков блока положения.

Рис. 4 – Блок положения и сигнализации с датчиком тока

выключателей сигнализации SO и SZ передачу электрического сигнала для целей сигнализации положения выходного вала электропривода. Привод блока осуществляется с помощью зубчатого колеса 38 от выходного вала посредством ступенчатой коробки передач к кулачкам, управляющим микровыключателями PO, PZ, SO, SZ. Момент замыкания выключателей сигнализации можно выбрать в любой точке рабочего цикла электропривода вне узкой полосы в окрестности конечных положений (выключатель сигнализации должен замыкаться до срабатывания выключателя положения, когда выходной вал еще вращается).

Блок сигнализации и положения сконструирован в виде самостоятельного монтажного узла. Он крепится на держателе 39, под которым установлены механизмы передачи, выполненные по кинематической схеме

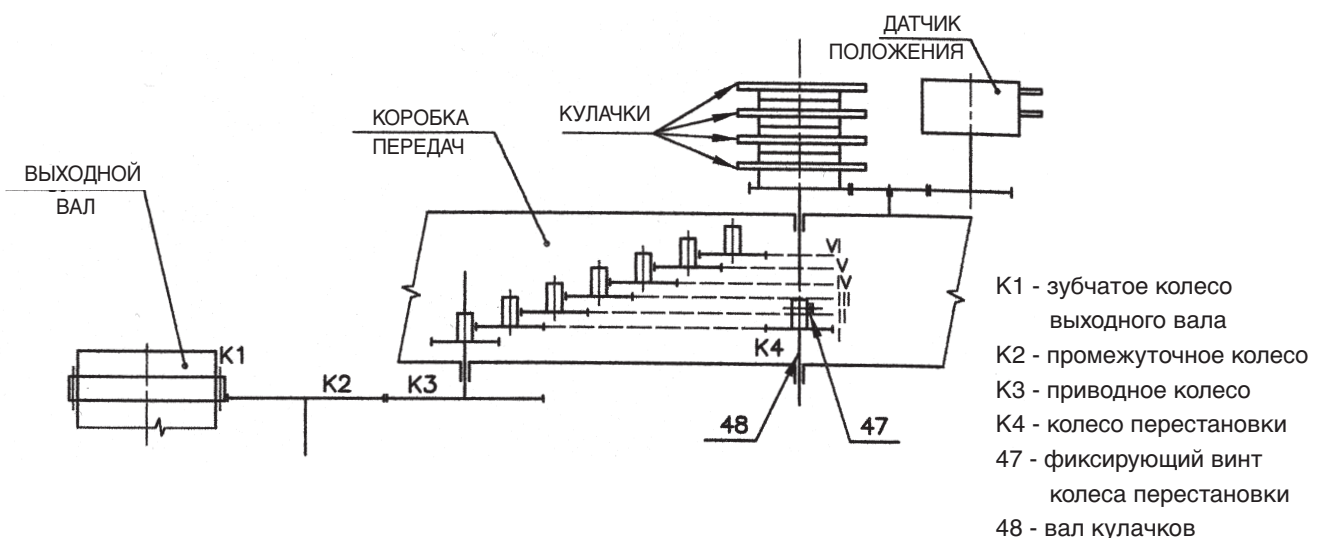


Рис. 5 – Кинематическая схема передач

(рис. 5). Коэффициент передачи выбран с таким расчетом, чтобы колесо перестановки К4 можно было после ослабления фиксирующих винтов сместить в различные уровни (I, II, III, IV, V). Путем перестановки колеса К4 изменяется диапазон установки выключателей положения и сигнализации, а также датчика в зависимости от рабочего хода электропривода в соответствии с нижеприведенными таблицами.

Диапазон установки рабочего хода (для омического датчика положения)

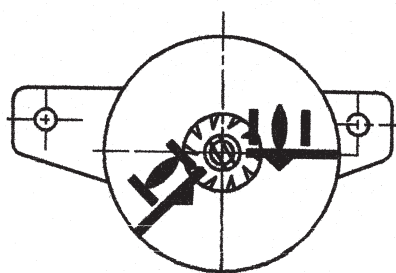
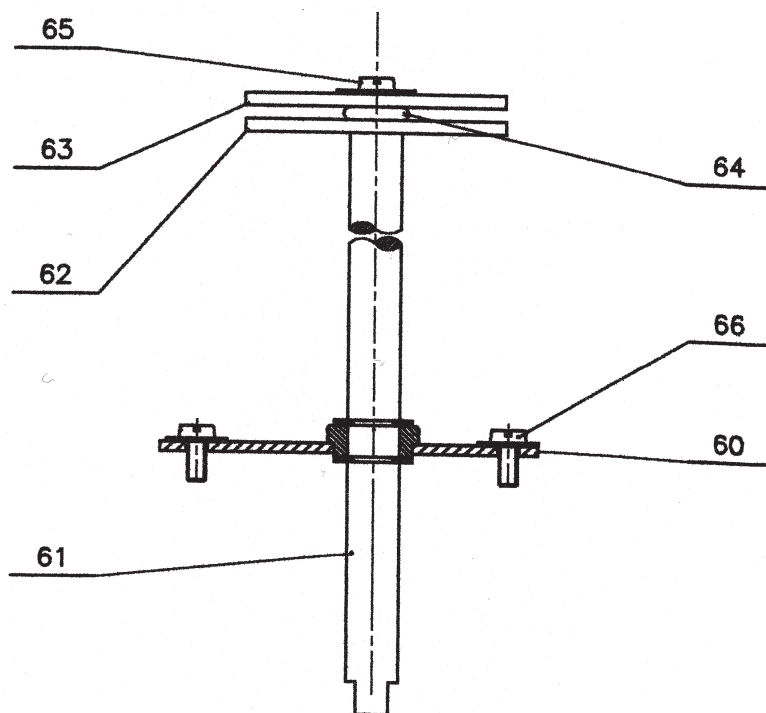
Рабочий ход электропривода (об.)	1,5-2,6	2,6-5,2	5,2-10	10-19,5	19,5-38,1
Степень передачи блока	I	II	III	IV	V

Диапазон установки рабочего хода (для токового датчика СРТ)

Рабочий ход электропривода (об.)	1,5-2,6	2,6-5,2	5,2-10	10-19,5	19,5-38,1
Степень передачи блока	I	II	III	IV	V

Установка блока положения и сигнализации

Перед установкой блока положения и сигнализации необходимо снять узел указателя положения (рис. 6) путем вывинчивания винтов 66 для обеспечения доступа к винтам кулачков 1,2,3,4. После установки блока узел указателя снова привинчивается и устанавливается по пункту г.



- Условные обозначения:
- 60– держатель указателя
 - 61– вал указателя
 - 62– указатель нижний "закрывает"
 - 63– указатель верхний "открывает"
 - 64– резиновое кольцо
 - 65– затяжной винт
 - 66– крепящие винты

Рис. 6 – Указатель в сборе

Если необходимо изменить диапазон установки выключателей положения и сигнализации, а также датчика положения, то необходимо изменить положение колеса перестановки К4. После перестановки следует опять надежно затянуть и контрить фиксирующий винт 47.

Расположение кулачков и микровыключателей блока положения и сигнализации показано на рис. 3 и 4. Выступы кулачков управляют микровыключателями PO, PZ, SO, SZ.

Для установки датчиков положения следует сначала установить выходной вал в конечное положение, в котором должен выключать устанавливаемый микровыключатель. После этого следует соответствующим ослабляющим винтом (1,2,3,4) ослабить кулачок микровыключателя (PO, PZ, SO, SZ). Ослабление осуществляется путем вращения ослабляющего винта против направления движения часовых стрелок. Ослабляющий винт следует вывинтить только так, чтобы освободился кулачок – при дальнейшем вращении ослабляющего винта кулачок будет снова затягиваться.

Номера соответствующих ослабляющих винтов (1, 2, 3, 4) указаны на валу кулачков блока положения (рис. 3 и 4). После ослабления следует поворачивать кулачок в направлении, обратном направлению вращения выходного вала электропривода при установке положения "закрыто" или "открыто" до тех пор, пока микровыключатель не сработает. В этом положении следует кулачок фиксировать путем затягивания ослабляющего винта (в направлении движения часовых стрелок).

Выключатель сигнализации должен быть установлен так, чтобы он срабатывал раньше или одновременно с соответствующим конечным выключателем положения или момента.

Внимание

После каждой манипуляции со стопорными винтами в части управления электроприводом указанные винты следует контрить быстро высыхающим лаком для исключения их ослабления под воздействием вибраций. Если на винтах имеются остатки старого лака, то их следует устранить и поверхность под ними тщательно обезжирить.

в) Датчики положения

Омический датчик положения 1x100 Ом

Сначала необходимо установить подходящий коэффициент передачи выходного вала электропривода и вала датчика в соответствии с требуемым рабочим ходом электропривода (см. таблицы).

Установка осуществляется с помощью колеса перестановки К4 в коробке передач блока положения и сигнализации по пункту б).

Номинальное значение сигнала сопротивления омического датчика составляет 100 Ом. Вал датчика выведен с одной стороны. На конце вала установлена шестерня с фрикционной муфтой 42, обеспечивающей возможность проскальзывания вала в обоих конечных положениях датчика, что выгодно при выполнении установки.

Установка омического датчика

Ввиду наличия ступеней коэффициента передачи между блоком положения и сигнализации движок потенциометра не всегда перемещается в пределах всей дорожки потенциометра, а только в ее определенной части.

При установке блока положения и сигнализации в конечных положениях "открыто" и "закрыто" по пункту б) автоматически произойдет определенная установка омического датчика в результате проскальзывания фрикционной муфты поз. 42 в конечном положении датчика.

Такую автоматическую установку можно по необходимости изменить следующим образом:

Решающим при установке является требование малого сопротивления в положении "закрыто" (нижний предел дорожки потенциометра) или требование большого сопротивления (верхний предел дорожки потенциометра). Если в положении "закрыто" требуется наличие малого сопротивления, то на клеммнике должны быть соединены клеммы 30 и 31, а в случае большого сопротивления – клеммы 31 и 32. Для установки омического датчика следует в положении двух оборотов маховика перед положением "закрыто" ослабить винт и стяжной винт указателя положения, который крепит держатель датчика поз. 40 (рис. 3) и вывести колесо датчика из сцепления. Затем, вращая вал, установить минимальное значения сопротивления (менее 4 Ом), восстановить сцепление и затянуть стяжной винт и винт. Путем вращения маховика в положение "закрыто" уточняется минимальное значение сопротивления датчика. При включении электропривода или при вращении маховика в направлении "открыто" сопротивление будет увеличиваться вплоть до достижения значения, соответствующего конечному положению "открыто" (макс. 96 Ом).

В том случае, если требуется наличие большого сопротивления в положении "закрыто", то следует взаимно соединить клеммы 31 и 32 и в положении двух оборотов маховика перед положением "закрыто" в соответствии

с вышеуказанной методикой устанавливается датчик по максимальному значению сопротивления (более 96 ом). При включении электропривода или при вращении маховика в направлении "открыто" сопротивление начинает уменьшаться вплоть до значения сопротивления, соответствующего конечному положению "открыто" (макс. 4 ом). На этом установка датчика окончена.

Токовый датчик положения СРТ 1АА

Корпус датчика должен быть заземлен (с помощью провода зануления, заземляющего провода или земли измерительной цепи) и измерительная цепь (двухпроводная) должна быть также заземлена (как правило, соединяется с электрической землей сопряженного регулятора).

Напряжение измеряется на зажимах 31, 32, ток измеряется между зажимом и отключенной жилой токоподводящего кабеля.

Датчик гальванически отделен, благодаря чему к одному источнику можно присоединить несколько датчиков. Собственно присоединение датчика осуществляется двумя проводами, через которые протекает унифицированный сигнал 4 – 20 мА при питании напряжением 18 – 28 В пост. при омической нагрузке в пределах 0 – 500 ом. По этим проводам одновременно подводится и напряжение питания. Выход оснащен диодом для защиты датчика от повреждения при неправильной полярности. Подключение к напряжению более 30 В пост. может вызвать повреждение датчика.

Установка токового датчика положения СРТ 1АА

Сначала необходимо установить требуемый коэффициент передачи между выходным валом электропривода и валом датчика в соответствии с требуемым значением рабочего хода электропривода (см. таблицу).

Установка осуществляется с помощью колеса перестановки К4 в коробке передач блока положения и сигнализации по пункту б). После установки требуемого коэффициента передачи следует произвести установку токового датчика следующим образом:

Внимание !

Датчик СРТ 1АА можно подключить только после предшествующего контроля напряжения питания. Выводы датчика внутри электропривода не должны быть даже случайно соединены с корпусом электропривода или заземлены.

Перед контролем напряжения питания следует сначала отсоединить датчик от источника питания. Измерить напряжение на зажимах электропривода, к которым подключен датчик лучше всего цифровым вольтметром, обладающим входным сопротивлением не менее 1 Мом. Напряжение должно находиться в пределах 18 – 25 В пост. и ни в коем случае не должно превышать 30 В (во избежание выхода датчика из строя). Потом присоединяется датчик таким образом, чтобы к положительному полюсу источника питания был присоединен положительный полюс датчика, т. е. красно-черный проводник +, подключенный к клемме 32. Отрицательный полюс датчика (черный провод) подключен к клемме 31.

Последовательно с датчиком следует временно включить миллиамперметр, лучше всего цифровой с классом точности не менее 0,5%. Осуществить перестановку выходного вала в положение "закрыто". При этом значение сопротивления должно уменьшаться. В противном случае следует вращать выходной вал в направлении "закрывает" до тех пор, пока сигнал не начнет уменьшаться и выходной вал не займет положение "закрыто".

Потом следует ослабить фиксирующие винты 53 прикладок датчика 54 так, чтобы можно было поворачивать весь узел датчика. Путем поворачивания всего датчика установить ток 4 мА и фиксирующие винты прикладок затянуть. После этого перевести выходной вал электропривода в положение "открыто". Подстроечным резистором в торцевой части датчика (ближе к краю) установить ток 20 мА. Подстроечный резистор является 12-оборотным, не имеет упоров и, следовательно, его невозможно повредить.

Если коррекция тока 20 мА была значительной, то следует еще раз повторить установку 4 мА и 20 мА. После этого следует отключить подключенный миллиамперметр. Вращать винтом, находящимся ближе к центру и защищенным лаком от его вывинчивания, не допускается. Тщательно затянуть винты, фиксирующие накладку датчика, и контрить их лаком для защиты от вывинчивания.

После окончания настройки с помощью вольтметра проверить напряжение на зажимах датчика. Оно должно находиться в пределах 9 – 16 В при токе 20 мА.

Примечание:

Характеристика указателя положения имеет две ветки – нисходящую в отношении положения "Z" или восходящую в отношении положения "Z". Выбор характеристики осуществляется путем поворота корпуса датчика.

г) Указатель положения

Местный указатель положения служит для ориентировочного определения положения выходного вала. Он механически соединен с возможностью снятия с колонками блока положения и сигнализации и приводится

в движение посредством паза в валу кулачков данного блока. При установке кулачков блока положения и сигнализации необходимо весь узел указателя положения снять (рис. 6) после ослабления крепежных винтов 66.

Установка указателя положения

Сначала следует осуществить установку блока положения и сигнализации по пункту б). После установки этого блока следует прикрепить узел указателя положения и отрегулировать его следующим образом:

Сначала следует перевести выходной вал электропривода в положение "закрыто" и через люк установленной крышки определить положение знака "закрыто" относительно знака на люке. Снять крышку и на этом месте по рис. 6 установить знак "закрыто" нижнего указателя поз. 62 после ослабления винта 65. После повторной установки крышки проверить точность совмещения знаков и их положение по необходимости уточнить. Потом перевести выходной вал электропривода в положение "открыто" и определить положение знака "открыто" относительно знака на люке. Снять крышку и на это место перевести знак "открыто" верхнего указателя поз. 63 и затянуть винт поз. 65. При этом надо следить за тем, чтобы не изменилось уже установленное положение нижнего указателя "закрыто". После установки крышки снова проверить точность совпадения знаков и в случае необходимости их положение уточнить. После этого указатель установлен для обоих крайних положений.

Ручное управление

Выходной вал электропривода можно переставлять также вручную с помощью маховика. При вращении маховика в направлении движения часовых стрелок арматура закрывается (предполагается наличие левой резьбы в арматуре).

5. УПАКОВКА И ХРАНЕНИЕ

Электроприводы упаковываются вместе с арматурой, на которой они установлены. Способ упаковки комплекта с арматурой должен быть указан в технических условиях по арматурам с установленным электроприводом.

Для транспортировки электроприводов из завода-изготовителя электроприводов для комплектации на заводе-изготовителе арматур в ЧР используются закрытые транспортные средства или транспортные контейнеры. В таком случае электроприводы транспортируются в неупакованном виде. При прямой поставке электроприводов в атомные электростанции (АЭС) упаковка выполнена в соответствии с приложением №7 ТР 02-01/05.

В случае поставок электроприводов зарубежным потребителям, электроприводы должны быть установлены в таре. Вид тары и ее исполнение должны соответствовать условиям транспорта и расстоянию до места назначения.

После получения электроприводов из завода-изготовителя следует проверить отсутствие повреждений во время транспорта. Следует убедиться в соответствии данных на щитках электроприводов данным, указанным в заказе и в сопроводительной документации. В случае несоответствия, неисправностей и повреждений следует немедленно информировать поставщика. Пуск в эксплуатацию в таком случае исключен.

Если упакованный электропривод монтируется не сразу, то его следует хранить в беспыльном помещении при температуре от -25°C до +50°C и при относительной влажности воздуха до 80%. Помещение не должно содержать едкие газы и пары, должно быть защищено от воздействий погоды. При длительности хранения более 4 лет необходимо перед пуском в эксплуатацию заменить смазку. Любая манипуляция при температуре ниже -25°C запрещена. Запрещается хранить электроприводы на открытом воздухе или в помещениях, незащищенных от дождя, снега и обледенения. Избыточный консервирующий жир следует устранить только перед пуском в эксплуатацию. При хранении неупакованных электроприводов в течение времени, превосходящего три месяца, рекомендуется установить под крышкой электропривода пакетик с силикагелем или другим подходящим влагопоглощающим средством.

6. ПРОВЕРКА РАБОТОСПОСОБНОСТИ УСТРОЙСТВА И ЕГО ПУСК В ЭКСПЛУАТАЦИЮ

Перед началом монтажа следует снова осмотреть электропривод и убедиться в том, что он не был поврежден во время хранения. Работоспособность электропривода можно проверить путем его подключения к сети посредством выключателя и кратковременного пуска. Достаточно проверить, что электродвигатель пускается и что поворачивается выходной вал. Электроприводы должны быть установлены так, чтобы был обеспечен удобный доступ к маховику ручного управления и к панели управления. Также необходимо снова убедиться в том, что расположение электропривода удовлетворяет требованиям раздела "Условия эксплуатации". Если местные условия требуют другого способа монтажа, то об этом необходимо договориться с заводом-изготовителем.

7. МОНТАЖ НА АРМАТУРЕ

Электропривод следует установить на арматуре так, чтобы выходной вал надежно входил в муфту арматуры. Электропривод соединяется с арматурой с помощью 4 болтов. Путем вращения маховика осуществляется контроль правильного соединения электропривода с арматурой. Снять крышку электропривода и осуществить его электрическое подключение по схеме внутренних и внешних цепей.

8. НАЛАДКА ЭЛЕКТРОПРИВОДА С АРМАТУРОЙ

После установки электропривода на арматуре и проверки его механического соединения можно приступить к собственно наладке и регулировке.

Установить электропривод вручную в промежуточное положение.

Подключить электропривод к сети и путем кратковременного включения в середине рабочего хода проверить правильное направление вращения выходного вала. При виде со стороны ящика управления выходной вал при движении в направлении "закрывает" вращается в направлении движения часовых стрелок.

Перевести электропривод электрическим путем в положение, близкое положению "закрыто" и перестановку в положение "закрыто" осуществить с помощью маховика. В данном положении "закрыто" следует произвести установку блока положения (т. е. микровыключателя PZ) по пункту 4б, омического или токового датчика по пункту 4в и указателя положения по пункту 4г.

Перевести выходной вал в положение, в котором должен срабатывать выключатель сигнализации SZ. Установка выключателя SZ осуществляется по пункту 4б.

Осуществить перестановку выходного вала электропривода на требуемое количество оборотов и установить выключатель положения PO "открыто" по пункту 4б, омический датчик по пункту 4в и указатель положения по пункту 4г. Установку выключателей положения и сигнализации и датчика положения несколько раз проверить.

Произвести перестановку выходного вала в положение, в котором должен срабатывать выключатель сигнализации SO. Установку выключателя SO осуществить по пункту 4б.

Внимание:

При присоединении арматуры к трубопроводу необходимо с помощью маховика установить арматуру в среднее положение. Путем кратковременного включения электродвигателя убедиться в том, что электродвигатель вращается в правильном направлении. В противном случае следует поменять местами два фазных проводника питания электродвигателя.

9. ОБСЛУЖИВАНИЕ И УХОД

Обслуживание электроприводов вращения дано условиями эксплуатации и, как правило, ограничивается подачей импульсов для выполнения отдельных функций. В случае прекращения подачи электрического тока перестановка исполнительных органов осуществляется с помощью маховика. Если электропривод работает в схеме автоматического управления, то рекомендуется включить в схему элементы дистанционного управления для того, чтобы можно было управлять электроприводом и при отказе системы автоматического регулирования.

Обслуживающий персонал должен следить за выполнением предписанных работ по уходу, за защитой электропривода от вредных воздействий окружающей среды и погоды, которые не указаны в разделе "Условия эксплуатации". Далее нужно следить за тем, чтобы чрезмерно не нагревалась поверхность электропривода, а также следить за тем, чтобы не были превзойдены щитковые данные и чтобы не имели место чрезмерные вибрации электропривода.

Уход

Один раз через два года необходимо слегка смазать зубья передач в коробке передач и подшипников, в которых эти передачи установлены, а также колеса привода датчика.

Для смазки следует использовать смазочное средство CIATIM 201. Для защиты от коррозии следует смазать и все пружины и полоски в блоке управления.

Не позднее, чем через полгода с момента пуска электропривода в эксплуатацию и далее не реже двух раз через год необходимо тщательно затянуть все болты, соединяющие арматуру с электроприводом. Болты затягиваются по методу крест-накрест.

10. НЕИСПРАВНОСТИ И ИХ УСТРАНЕНИЕ

Электропривод находится в конечном положении, не вращается и электродвигатель гудит.

Проверить не оборвана ли одна фаза. Если арматура заклинилась и невозможно ее сдвинуть ни двигателем, ни маховиком, то электропривод следует демонтировать и арматуру механически освободить.

Если после пуска электропривода в случае, когда выходной вал находится в конечном положении, выходной вал самопроизвольно останавливается, то необходимо обеспечить, чтобы вырез в колесе переключения (рис.1) останавливался в конечном положении выходного вала электропривода (после выключения моментного выключателя) до достижения механизма перестановки 21 (рис. 2). Для этого следует подходящим образом повернуть выходной вал электропривода при соединении электропривода с арматурой или путем подходящего поворота колеса переключения относительно выходного вала. Колесо переключения для этой цели имеет два дополнительных отверстия.

Чистка, капитальный осмотр

Электроприводы следует содержать в чистоте и следить за тем, чтобы они не были засорены грязью и пылью. Чистку следует осуществлять регулярно и часто в зависимости от условий эксплуатации. Время от времени нужно убедиться в том, что все присоединительные и заземляющие клеммы тщательно затянуты, чтобы исключить их нагрев во время работы. Капитальный осмотр электропривода рекомендуется осуществлять один раз через четыре года работы, если в инструкции по ревизии электрооборудования не оговорено другое.

Таблица 1 – Основные технические параметры и характеристики электропривода типа МОДАСТ МОА для запираания арматур, расположенных в помещениях атомных электростанций с реакторами VVER или RBMK

Размер фланца присоединения	ЭЛЕКТРОПРИВОД										
	Типовое обозначение	Типовой №		Пределы установки моментного выключения [Нм]	Диапазон установки количества оборотов выходного устройства (хода) [об.]	Скорость перестановки выходного вала [1/мин]	Козфф. передачи от выходного вала к электродвигателю	Козфф. передачи от выходного вала к ручному маховику	Максимальное усилие на маховике [Н] 1)	Минимальный гарантируемый Мзакрывания при U=80% от Уном. [Нм] 3)	Масса электропривода с электродвигателем [кг]
		Основной	Дополнительный								
F10 (F07)	МОА 30-9	52 029. x x 1 x		10÷30	1,5÷38	9	1:155	1:93	4	30	17
	МОА 30-15	52 029. x x 2 x				15	1:91				
	МОА 30-25	52 029. x x 3 x				25	1:54				
	МОА 30-40	52 029. x x 4 x				40	1:34				

1) В таблице указана одна сила из пары сил, действующих на диаметре маховика.

2) Способ присоединения кабелей с помощью уплотнительных втулок

3) Значение, рекомендуемое заводом-изготовителем в качестве максимального для пускового момента, превышающего в 1,3 раза момент запираания при напряжении, пониженном на 20%.

ЭЛЕКТРОДВИГАТЕЛЬ										
Типовое обозначение	Мощность [кВт]	Скорость вращения электродвигателя [1/мин]	Номинальный ток [А]	Пусковой ток [А]	к.п.д. [%]	Козфф. мощности [cos φ]	Отношение пускового момента к номинальному	Отношение пускового тока к номинальному	Пусковой момент [Нм]	Масса электродвигателя [кг]
EAMXR63L04A	0,02	1440	0,20	0,54	29	0,50	4,0	2,7	0,53	2,15
EAMXR63L04	0,09	1385	0,44	1,40	56	0,59	3,2	3,2	1,98	3,5
EAMXR63N04L	0,12	1390	0,45	1,26	58	0,67	1,8	2,8	1,48	3,3
EAMXR63N04	0,18	1370	0,66	2,24	62	0,70	2,0	3,4	2,50	3,9

Значение дополнительных цифр в типовом обозначении электропривода:

– первая дополнительная цифра определяет способ механического присоединения:

- 1xxx – присоединение F07, форма С
- 2xxx – присоединение F07, форма D
- 3xxx – присоединение F07, форма E
- 4xxx – присоединение F10, форма С
- 5xxx – присоединение F10, форма D
- 6xxx – присоединение F10, форма E

– вторая дополнительная цифра определяет требуемое время блокировки моментов:

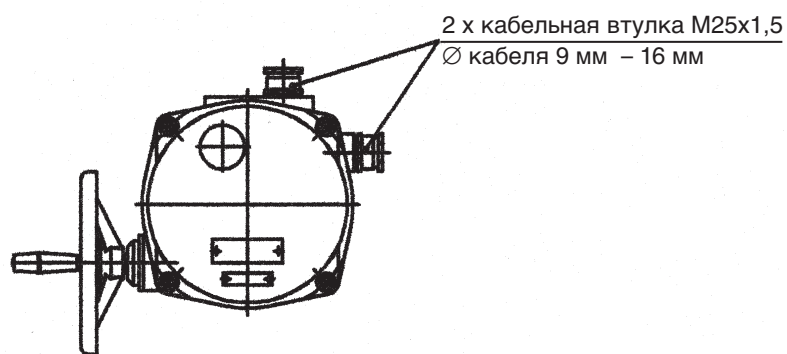
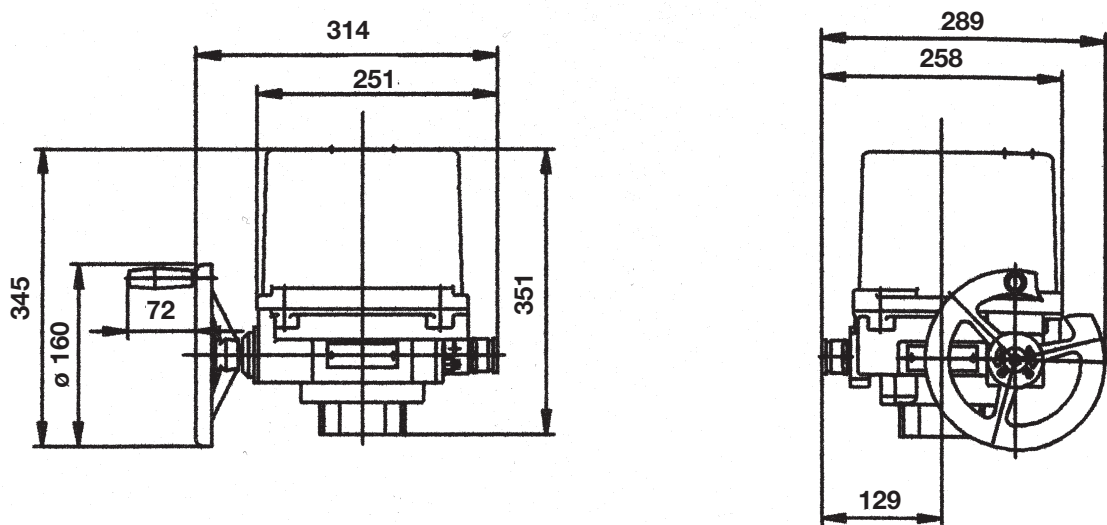
- x0xx – время блокировки от 1,5 до 3 оборотов выходного вала после реверсирования
- x1xx – время блокировки от 0,75 до 1,5 оборота выходного вала после реверсирования
- x2xx – время блокировки от 0,4 до 0,75 оборота выходного вала после реверсирования

– третья дополнительная цифра определяет скорость перестановки – см. таблицу

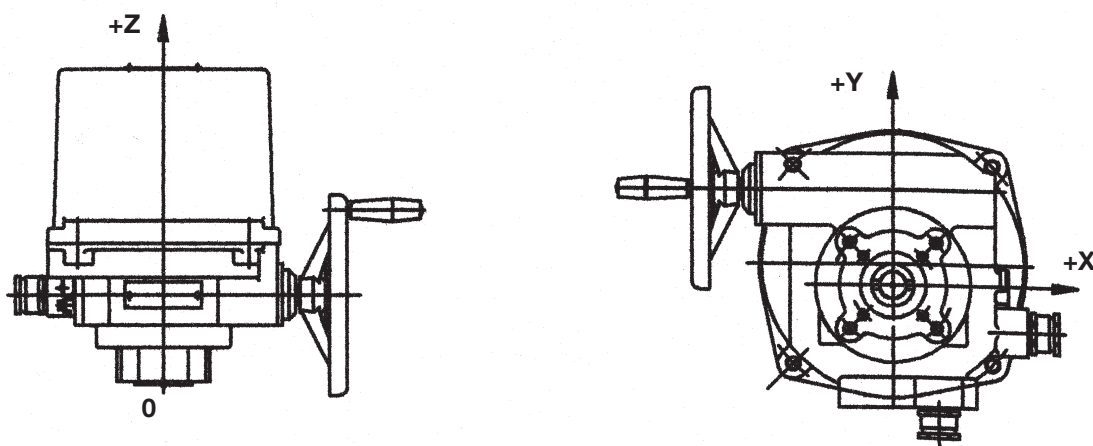
– четвертая дополнительная цифра определяет возможность использования датчика положения:

- xxx0 – без датчика положения
- xxx1 – омический датчик положения 1x100 ом
- xxx2 – токовый датчик положения СРТ1АА
- xxx3 – токовый датчик положения СРТ1АА с источником питания

Размеры механического соединения электропривода **MODACT MOA**, тип. № 52 029

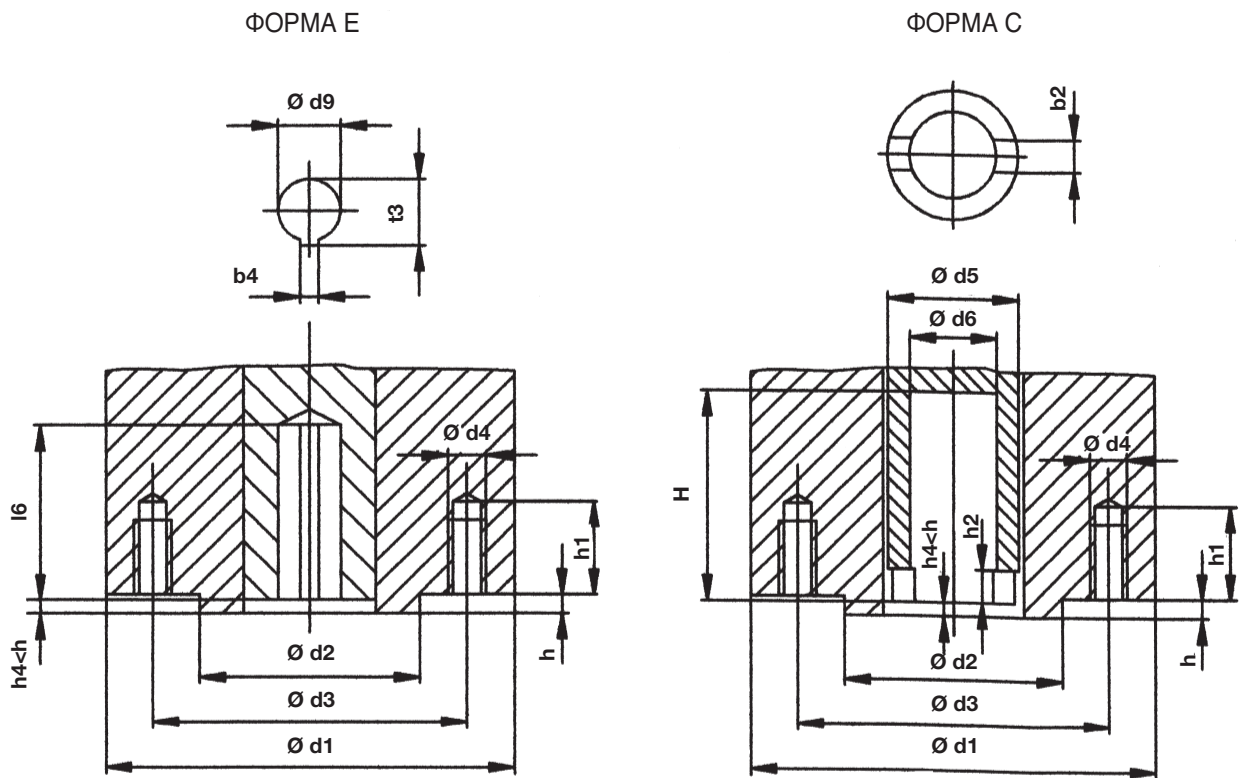


Центр тяжести электропривода **MODACT MOA**, тип. № 52 029



Типовой №	Координаты центра тяжести			Масса электропривода (кг)
	x (мм)	y (мм)	z (мм)	
52 029	-7,5	+22	+148	17

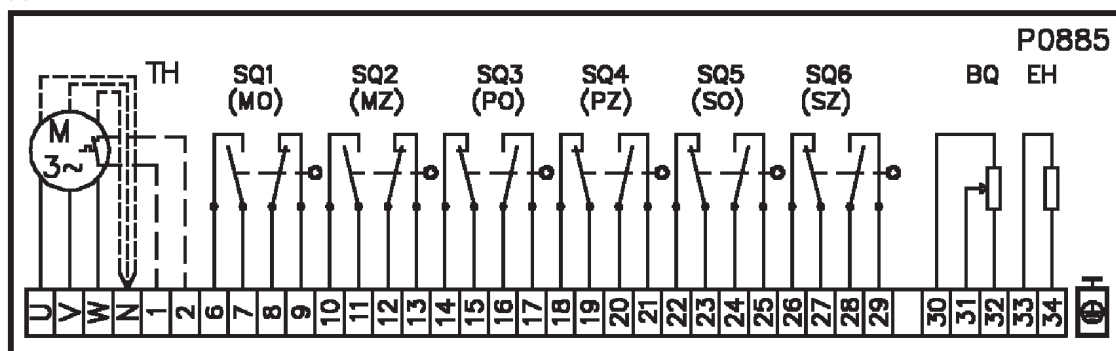
Размеры механического соединения электропривода **MODACT MOA**, тип. № 52 029



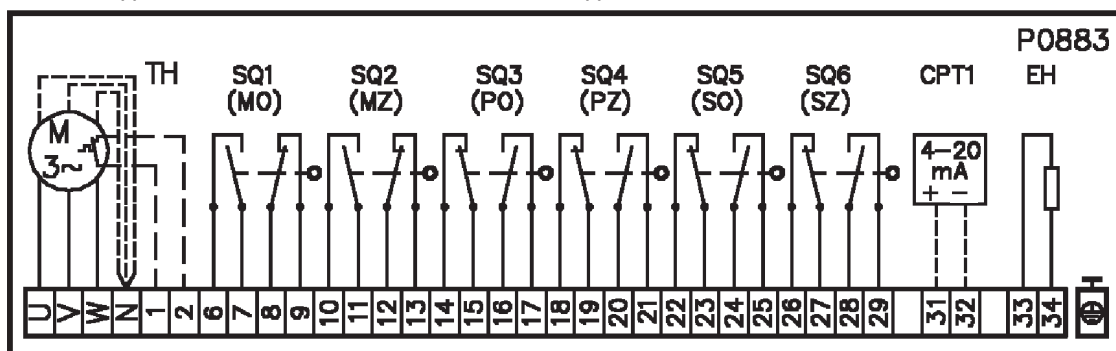
Раз-мер флан-ца	Общие данные для обеих форм							Данные для формы С					Данные для формы Е				
	Ød1	Ød2f8	Ød3	Ød4	Количе-ство от-верстий с резь-бой	h1	h	Ød5	h2	H	b2H11	Ød6	Ød9H8	l6 min	t3	b4Js9	
F 07	125	55	70	M8	4	16	3	40	10	125	14	28	16	40	18,1	5	
F 10	125	70	102	M10	4	20	3	40	10	125	14	28	20	55	22,5	6	

Схемы внутренних цепей электроприводов MODACT MOA, тип. № 52 029

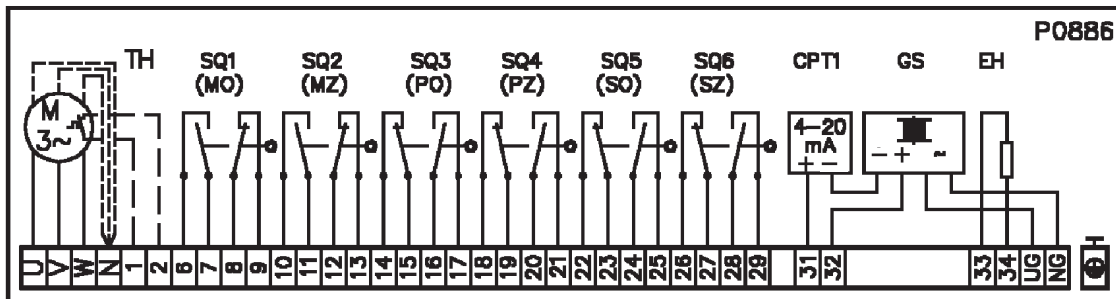
Датчик положения омический 100 ом



Токовый датчик положения 4 – 20 мА или без датчика



Токовый датчик положения 4 – 20 мА с источником питания



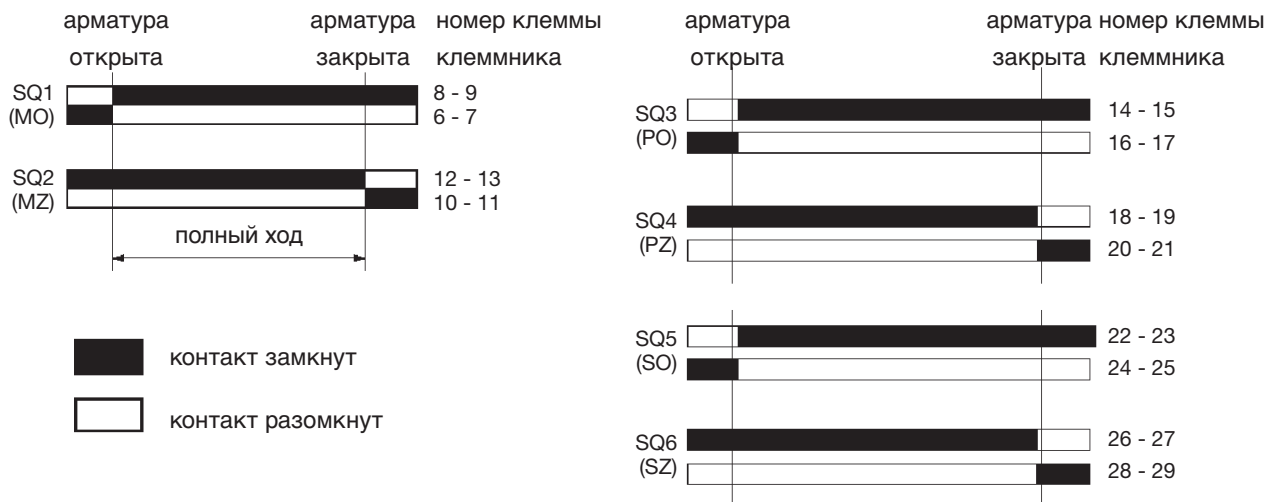
LEGENDA:

- | | |
|---|---|
| SQ1 (MO) - моментный выключатель "открыто" | BQ - омический датчик (потенциометр) 100 ом |
| SQ2 (MZ) - моментный выключатель "закрыто" | CPT1 - токовый датчик CPT1AA |
| SQ3 (PO) - конечный выключатель положения "открыто" | GS - источник питания для CPT1AA |
| SQ4 (PZ) - конечный выключатель положения "закрыто" | EH - резистор обогрева |
| SQ5 (SO) - сигнальный выключатель положения "открывает" | M - трехфазный асинхронный электродвигатель |
| SQ6 (SZ) - сигнальный выключатель положения "закрывает" | TH - термоконтат |

Микровыключатели можно использовать только в одной цепи. Не разрешается подавать на контакты одного и того же микровыключателя два напряжения различного значения или различной фазы. Контакты микровыключателей указаны в промежуточном положении.

В случае исполнения с токовым датчиком потребитель должен обеспечить присоединение двухпроводной цепи токового датчика к электрической земле сопряженного регулятора, компьютера и т. п. Присоединение должно быть выполнено только в одной точке в любой части цепи вне электропривода.

Рабочая диаграмма выключателей момента, положения и сигнализации



Перечень запасных частей для электроприводов **MODACT MOA**, тип. № 52 029

Наименование запасной части	№ заказа	Назначение
Кольцо уплотнения 24x20 PN 029280.2	2327311500	Уплотнение вала маховика
Кольцо уплотнения 40x2 PN 029281.2	2327311032	Уплотнение люка указателя
Кольцо уплотнения 50x2 PN 029281.2	2327311028	Уплотнение фланца маховика
Кольцо уплотнения 50x40 PN 029280.2	2327311007	Уплотнение выходного вала
Кольцо уплотнения 210x3 PN 029281.2	2327311401	Уплотнение крышки
Микровыключатель FK4T7Y1UL	2337441071	Микровыключатели момента, положения и сигнализации

ZPAREČKY, a.s.



Разработка, производство, продажа и техобслуживание электроприводов и распределительных устройств, обработка листов высшего качества (оборудование TRUMPF), порошковый покрасочный цех

ПЕРЕЧЕНЬ ВЫПУСКАЕМЫХ ЭЛЕКТРОПРИВОДОВ

KP MINI, KP MIDI

Электроприводы вращения однооборотные (до 30 Нм)

MODACT MOK, MOKED, MOKP EX

Электроприводы вращения однооборотные для шаровых вентилях и клапанов

MODACT MONJ, MON, MOP, MONED, MONEDJ, MOPED

Электроприводы вращения многооборотные

MODACT MO EEx

Электроприводы вращения многооборотные взрывобезопасные

MODACT MOA

Электроприводы вращения многооборотные, для работы в обслуживаемых помещениях в АЭС

MODACT MOA OC

Электроприводы вращения многооборотные для работы под оболочкой АЭС

MODACT MPR Variant

Электроприводы вращения рычажные с переменной скоростью перестановки

MODACT MPS Konstant

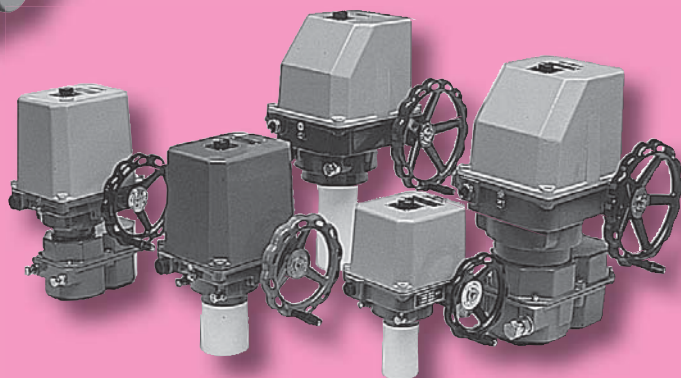
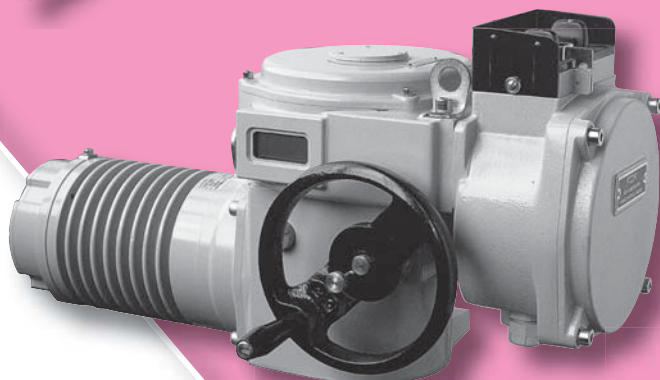
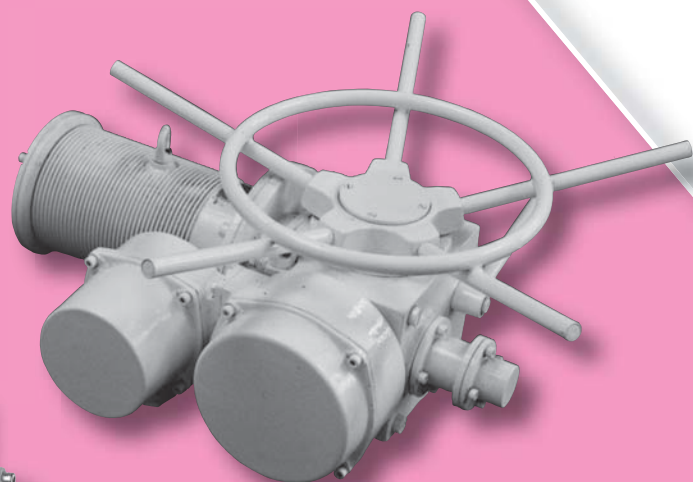
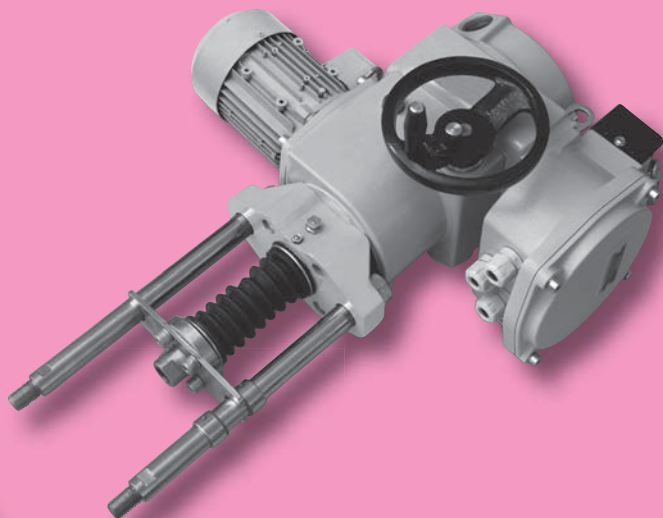
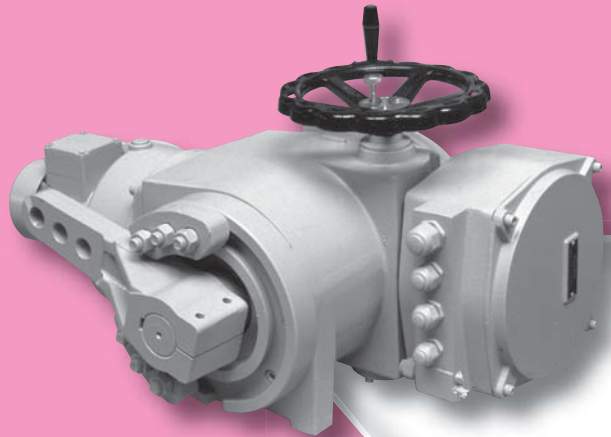
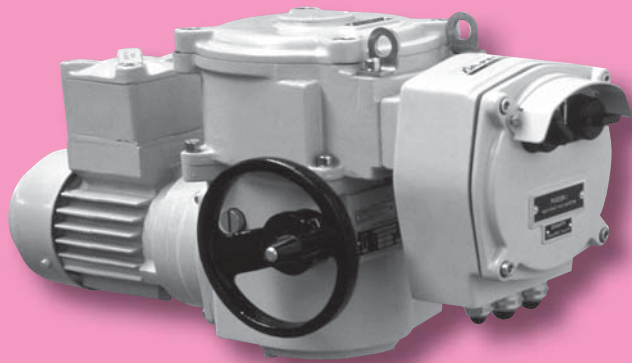
Электроприводы вращения рычажные с постоянной скоростью перестановки

MODACT MTN, MTP, MTNED, MTPED

Электроприводы прямоходные линейные с постоянной скоростью перестановки

Поставка комплектов: электропривод + арматура (или редуктор MASTERGEAR)

ТРАДИЦИЯ • КАЧЕСТВО • НАДЕЖНОСТЬ



tř. 5. května 166
289 11 PEČKY, Чешская республика
e-mail: zpa@zpa-pecky.cz
www.zpa-pecky.cz


EN ISO 9001:2000
Certificate No. 04 100 950 161

тел.: +420 321 785 141-9
факс: +420 321 785 165
+420 321 785 167