



Механизм исполнительный электрический прямоходный МЭП

Назначение:

Механизмы осуществляют линейное перемещение регулирующих органов в системах защиты и автоматического управления технологическими процессами в соответствии с командными сигналами. Функционально заменяют МЭО-40, -100, -250

Механизмы могут устанавливаться непосредственно на регулирующей арматуре, взамен механизмов МЭО, МЭОК и т.п.

Механизм выпускается в 3-х исполнениях*** (описание см. ниже).

Технические характеристики:

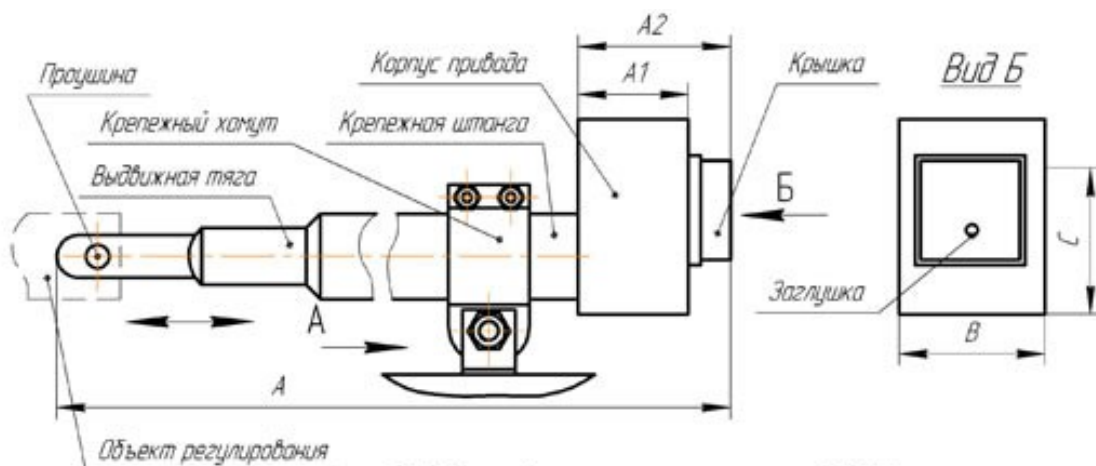
Режим работы механизма	повторно-кратковременный с частыми пусками, реверсивный
Максимальная частота включений в 1 ч	630
Продолжительность включений, % от периодичности включений до	25
При реверсировании интервал времени между включением и выключением на обратное направление должен быть, мс, не менее	50
Рабочее положение механизма в пространстве	произвольное
Электропитание механизма	220 В, 50 Гц
Изменение сопротивления реостата обратной связи при номинальном полном ходе выдвигной тяги, Ом, не менее	100
Напряжение управляющей цепи, В минус	(24 +4/-2)
Ток управляющей цепи, мА, не более	20

Модификации

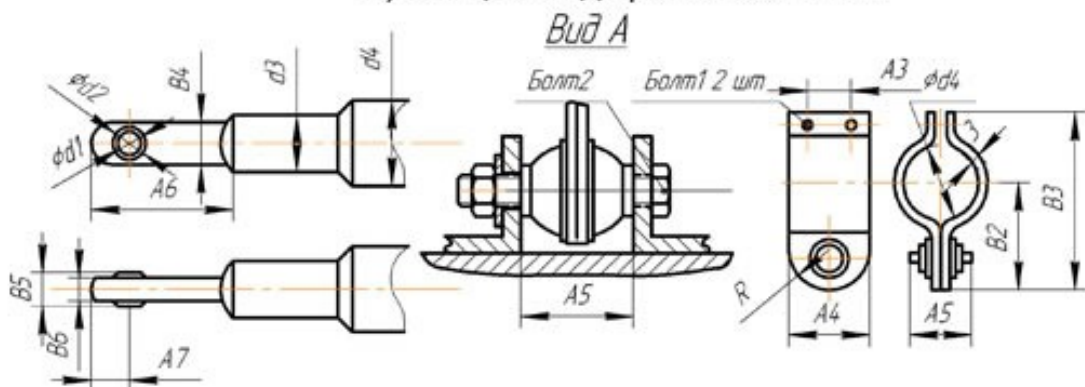
Обозначение механизма	Номин. нагрузка / тяговое усилие/ на выдвигн. тяге, Н	Номин. значение времени полного хода выдвигной тяги, с	Номин. значение полного хода выдвигной тяги, мм	Потребл. Мощность Вт, не более	Размеры, мм	Масса, кг
МЭП-800/30-220	800	30	220	60	520x110x200	4
МЭП-1600/45-400	1600	45	400	80	620x110x250	6
МЭП-5000/60-530	5000	60	530	120	780x110x250	8

*** Примечание: по согласованию с заказчиком возможны другие исполнения механизма.

Описание:

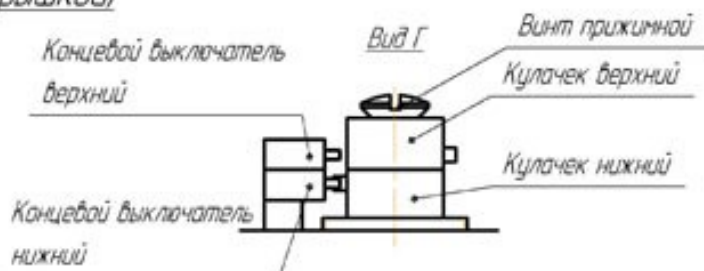
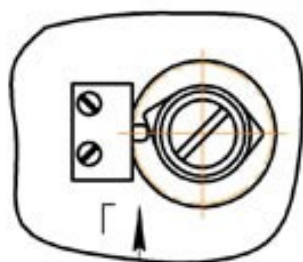


а) Общий вид крепления МЭП



б) Наконечник выдвижной тяги в) Крепление г) Крепежный хомут крепления

Вид Б (со снятой крышкой)



д) Регулируемые кулачки и концевые выключатели

Обознач.	A	B	C	A1	A2	A3	A4	A5	A6	A7	B1	B2	B3	B4	B5	B6	d1	d2	d3	d4	Болт1	Болт2	R
МЭП 800	520	100	135	138	180	30	46	19	44	11	135	54	88	22	10	8	8	19	20	25	M8	M8x50	24
МЭП 1600	720	110	170	205	240	37	56	18	58	17	173	72	114	34	18	13	13	20	26	35	M12	M12x80	30
МЭП 5000	1020	110	280	210	255	40	60	32	62	23	182	85	133	35	17	14	13	19	45	50	M12	M12x80	30

ПРИМЕЧАНИЕ. Размер А - при полностью утопленной выдвижной тяге.

г.Ростов-на-Дону:

Ул. Каширская 11/55
Т.к. (863) 297-20-79, 297-20-18
e-mail: it-rostov@e4u.ru



[www. itrostov. ru](http://www.itrostov.ru)

г. СТАВРОПОЛЬ

Ул. Заводская 11
Т.ф.: (8652) 28-10-36, т.к. 49-04-36
e-mail: it-stavropol@e4u.ru

Достоинства:

- Низкая стоимость (в 2-3 раза по сравнению с механизмами МЭО);
- Малые габариты;
- Простота крепления и монтажа;
- Регулирование хода штанги концевыми выключателями;
- Защита от одновременного включения 2-х управляющих сигналов;
- Низкая потребляемая мощность, что позволяет напрямую подключать к регули-рующим приборам (P25, РС 29 и т.д.);

*** Примечания к комплектации

Типы датчиков обратной связи:

"реостатный" - базовая комплектация;

"токовый" - по требованию Заказчика.

Для индикации движения выдвигной тяги имеется датчик движения, срабатывающий при каждом обороте ведущего вала электродвигателя. Токовый, реостатный датчики обратной связи и датчик движения применяются с различными управляющими устройствами для индикации движения и определения его положения.