

苏州奥玛AUMA执行器 AUMA执行器 SAR14.1F14AUMA接触器

产品名称	苏州奥玛AUMA执行器 AUMA执行器 SAR14.1F14AUMA接触器
公司名称	上海恒菲电动阀门有限公司
价格	.00/个
规格参数	控制方式:电动 型号:AUMAsa07 驱动方式:电动、手动 遥控
公司地址	上海市奉贤区泰叶路159弄33号
联系电话	13045638838 15801734888

产品详情

执行器是自动控制系统中必不可少的一个重要组成部分。它的作用是接受控制器送来的控制信号，改变被控介质的流量，从而将被控变量维持在所要求的数值上或一定的范围内。执行器按其能源形式可分为气动、液动、电动类。气动执行器用压缩空气作为能源，其特点是结构简单、动作可靠、平稳、输出推力较大、维修方便、防火防爆，而且价格较低，因此广泛地应用于化工、造纸、炼油等生产过程中，它可以方便地与被动仪表配套使用。即使是使用电动仪表或计算机控制时，只要经过电-气转换器或电-气阀门将电信号转换为20-100kPa的标准气压信号，仍然可用气动执行器。电动执行器的能源取用方便，信号传递迅速，但结构复杂、防爆性能差。液动执行器在化工、炼油等生产过程中基本上不使用，它的特点是输出推力很大。欧码执行器角行程调节电动执行机构由动力部件和位置（PM-2控制板）两大部分组成。其中动力部件主要由电动机、减速器、力矩行程限制器、开关控制箱、手轮和机械限位装置以及位置发送器等组成。欧码执行器是现如今大家应用比较普遍的控制机器设备，它有三种种类，欧码执行器有直行程安排、角行程安排和多转式等种类。角行程安排电动式电动执行器以电动机为驱动力元器件，将键入的直流电流数据信号变换为相对的角度（0度—九十度），这类电动执行器适用控制蝶阀、隔板这类的转盘式控制阀。直行程安排电动执行器接受键入的直流电流数据信号后使电动机旋转，随后经减速机降速并变换为平行线偏移输出，去控制单座、双座、三通等各种各样控制阀和其他直线型控制组织。多转式电动式电动执行器关键用于打开和关掉截止阀、截止阀门等多转式闸阀，因为它的电机额定功率较大，很大的有几十千瓦，一般多用以地控制和。这三种种类的电动执行器全是以两相沟通交流电动机为驱动力的部位伺服机构，三者电气设备基本原理完全一致，仅仅减速机不一样。欧码执行器各部分作用简述如下：1、电动机：电动机是特种单相或三相交流异步电动机，具有高启动力矩、低启动电流和较小的转动惯量，因而有较好的伺服特性。在电动机定子内部装有热敏开关做过热保护，当电动机出现异常过热（内部温度超过130℃）时该开关将控制电动机的电路断开以保护电动机和执行机构，当电动机冷却以后开关恢复接通，电路恢复工作。为了克服惯性惰走，调节型电动执行机构的电动机控制电路均有电制动功能。2、减速器：角行程执行机构采用行星减速加涡轮蜗杆传动机构，既有较高的机械效率，又具有机械自锁特性。直行程执行机构的减速器由多转执行机构减速器配接丝杆螺母传动装置组成。3、力矩行程限制器：它是一个设置在减速器内的标准单元，由过力矩保护机构、行程控制机构（电气限位）、位置传感器及接线端子等组成。（1）过力矩保护机构：内行星齿轮在传递力矩时产生的偏转拨动嵌装在齿轮外圈的摆杆，摆杆的两端各装有一个测力压缩弹簧作为正、反向力矩的传感元件，当输出力

矩超过设定限制力矩时，内齿轮的偏转使摆杆触动力矩开关，切断控制电路使电动机停转。调整力矩限制弹簧的压缩量即可调整力矩的限定值。该保护具有记忆功能，对应于接线图中的电器设备是力矩开关LEF、LEO。当该保护动作以后，在排除机械力矩故障后，执行机构断电或信号瞬间反向一下即可恢复（即记忆解除）正常工作。（2）行程控制机构：由凸轮组和微动开关组成。该凸轮组通过齿轮减速装置，与减速器传动轴相连，通过调整分别作用于正、反方向微动开关（即行程限位开关）的凸轮板的位置可限定执行机构的行程（行程开关FCO，FCF）。该电气限位的范围在出厂时已经调好，一般情况下请勿随便调整，以免损坏机构。（3）位置传感器：采用高精度、长寿命的导电塑料电位器作为位置传感元件，它与凸轮组同轴连接，整体式比例调节型电动执行机构位置指示信号，是将电位器随输出轴行程变化的电阻值送入PM-2控制板的比较放大电路，并由它送出一个4-20mA的DC电流信号用于指示。4、开关控制箱：在开关控制箱内装有PM电子位置。5、手轮：在故障状态和调试过程中，可通过转动手轮来实现手动地操作。6、机械限位装置：主要用于故障时以及防止手动操作时超过较限位位置保护。角行程电动执行机构的机械限位采用内置扇形涡轮限位结构，外形体积小，限位可靠；直行程电动执行机构的机械限位采用内置挡块型限位结构，可十分有效地保护阀座、阀杆、阀芯。欧码执行器以交流伺服电动机为驱动装置的位皿伺服机构，由配接的位置PM-2控制板接受调节系统的4~20mA直流控制信号与位置发送器的位置反馈信号进行比较。比较后的信号偏差经过放大使功率级导通，电动机旋转驱动执行机构的输出件朝着减小这一偏差的方向移动（位置发送器不断将输出件的实际位置转变为电信号一位反馈信号送至位致），直到偏差信号小于设定值为止。此时执行机构的输出件稳定在与输入信号相对应的位置上。我们将兢兢业业，本着“诚信、创新”的原则提供更优良的产品和完善的服务，期待与您真诚合作，共创美好未来。