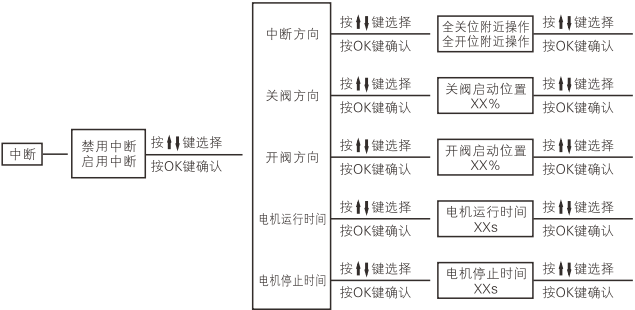


### 6.2.2.5 远程控制源

远程控制源可选形式如下：



### 6.2.2.6 中断设置



中断方向 设置为 全关位附近操作、或者 全开位附近操作，它们都和 关阀启动、开阀启动 有关联作用。

※当 中断方向 设置为 全关位附近操作

在关阀运行中，阀门阀位小于关阀启动位置时，则中断计时器启动，并工作，电动装置则根据电机运行时间、电机停止时间进行间隙、交替地工作。

在开阀运行中，阀门阀位小于开阀启动位置时，则中断计时器启动，并工作，电动装置则根据电机运行时间，电机停止时间进行间隙、交替地工作。

在关阀、开阀运行过程中，阀门阀位处于其它位置，电动装置的运行速度和 禁用中断 设置一样工作。如果将 关阀启动位置、开阀启动位置 的量程均设定0%，则相当于停止使用全关位附近操作的中断设置。

※当 中断方向 设置为 全开位附近操作

在开阀运行中，阀门阀位大于开阀启动位置时，则中断计时器启动，并工作，电动装置则根据电机运行时间、电机停止时间进行间隙、交替地工作。

在关阀运行中，阀门阀位大于关阀启动位置时，则中断计时器启动，并工作，电动装置则根据电机运行时间，电机停止时间进行间隙、交替地工作。

在关阀、开阀运行过程中，阀门阀位处于其它位置时，电动装置在运行速度和 禁用中断 设置一样工作。

如果将 开阀启动位置、关阀启动位置 的量程均设定100%，则相当于停止使用全开位附近操作的中断设置。

电机运行、电机停止时间可在1—9秒范围内进行设定。

举例：如果电动装置选择了使用中断设置，且进行了如下设置：

中断方向设置设为“全关位附近操作”；

关阀启动位置设为“25%”；

开阀启动位置设为“30%”；

电机运行时间设为“1秒”；

电机停止时间设为“5秒”。则电动装置将操作如下：

关方向运行，以额定速度从全开运行至

25%开度，以额定速度的1/6从25%开度运行至全关；

开方向运行，以额定速度的1/从全关运行至

30%开度，以额定速度从30%开度运行至全开。

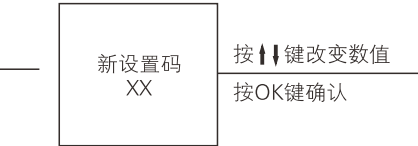
### 6.2.2.7 附加指示触点S5-S8

附加指示触点S5-S8的使用操作方法同

状态指示触点S1-S4相同，仅是用户根据需要

要选择不同的触点功能而已。

### 6.2.3 电动装置更换设置码



### 6.2.4 默认设置

出厂时，电动装置的功能和参数都有一个按标准进行组态的默认设置。如果用户在调试过程中出现了程序问题，不能调试和控制时，可采用默认值设置。默认值的设置可通过“查看设置”进入，若个别功能或参数需要调整，则重新退出进入到“更换设置”项，并参照前述的内容进行重新调整，但“默认设置”项总是保留着的。

电动装置的默认设置：

#### 1、一级设置

|          |       |
|----------|-------|
| 1.1 关阀方向 | 顺时针关阀 |
| 1.2 关阀方式 | 行程关阀  |
| 1.3 开阀方式 | 行程开阀  |
| 1.4 关阀行程 | 自行设定  |
| 1.5 开阀行程 | 自行设定  |

#### 2、二级设置

##### 2.1 状态指示触点

|                   |        |
|-------------------|--------|
| 2.1.1 S1触点功能:阀门全关 | 触点常开NO |
| 2.1.2 S2触点功能:阀门全开 | 触点常开NO |
| 2.1.3 S3触点功能:阀门全关 | 触点常闭NC |
| 2.1.4 S4触点功能:阀门全开 | 触点常闭NC |

##### 2.2 控制方式设置

|                |         |
|----------------|---------|
| 2.2.1 ESD动作    | ESD时保位  |
| 2.2.2 ESD触点方式  | 触点常开NO  |
| 2.2.3 ESD超越过热  | 过热保护优先  |
| 2.2.4 ESD超越联锁  | 联锁优先    |
| 2.2.5 ESD超越就地停 | 就地停优先   |
| 2.2.6 ESD超越中断  | 中断优先    |
| 2.2.7 就地控制方式   | 就地控制自保持 |
| 2.2.8 断信号保护    | 断信号时保位  |
| 2.2.9 外部联锁     | 禁用外部联锁  |
| 2.2.10 条件控制    | 禁用就地联锁  |
| 2.2.11 两线控制    | 优先关阀    |
| 2.2.12 力矩旁路    | 禁用 力矩旁路 |

##### 2.3 电流阀位指示

高信号全开

#### 2.4 比例远程控制

|              |        |
|--------------|--------|
| 2.4.1 输入信号延时 | 1.0s   |
| 2.4.2 信号死区设置 | 1.0%   |
| 2.4.3 输入信号方式 | 4–20mA |
| 2.4.4 控制死区   | 0.5%   |

#### 2.5 比例控制源

电流点信号

#### 2.6 中断

禁用中断

#### 2.7 附加批示触点

|        |         |        |
|--------|---------|--------|
| S5触点功能 | 阀门全关    | 触点常开NO |
| S6触点功能 | 阀门全开    | 触点常开NO |
| S7触点功能 | 行程中力矩跳断 | 触点常闭NC |
| S8触点功能 | 远程控制    | 触点常闭NC |

### 7重 量

#### 电动装置型号

|          |          |
|----------|----------|
| IAT 190  | IMT 190  |
| IAT 280  | IMT 280  |
| IAT 380  | IMT 380  |
| IAT 500  | IMT 500  |
| IAT 600  | IMT 600  |
| IAT 800  | IMT 800  |
| IAT 1000 | IMT 1000 |
| IAT 1500 | IMT 1500 |
| IAT 2000 | IMT 2000 |
| IAT 2500 | IMT 2500 |

#### 电动装置重量 (Kg)

|    |
|----|
| 20 |
| 25 |
| 25 |
| 25 |
| 30 |
| 30 |
| 30 |
| 61 |
| 61 |
| 62 |

### 8附 记

#### 8.1 IRDA通讯功能（功能暂缺）

其作用是基于PC机的和基于掌上电脑的软件工具对电动装置的状态和内置数据进行分析和诊断，对电动装置的系统功能参数进行重新设定。

8.2 现场总线技术请参阅带有现场总线电动装置的单行本说明书。

## 9 维护、监视及故障排除

### 维护

每台电动装置在出厂前经过全面测试，按照本手册中的说明进行安装、密封及调试，可实现多年无故障运行。

IAT/IMT系列电动装置采用密封结构，非侵入式的外壳，对电动装置内部电器元件实现了彻底地保护。

常规检查不应打开电动装置端盖，因为这样做有可能影响电动装置的可靠性。

电气控制单元是由质量控制部门封装的。其内部没有需现场调整的部件，因此不应随意打开此端盖。

在任何维护和检查前必须将电动装置电源全部隔离，更换电池除外。

在打开电动装置端盖前必须将电源隔离，电池密封塞除外。常规维修应包括如下内容：

\*检查电动装置与阀门之间的固定螺栓是否紧固。\*确保阀杆与驱动轴套的清洁和润滑。

\*如果电动阀门很少运行，应制定一个运行计划。

\*电动装置的电池通常一年应更换（特殊场合应更短时间更换或经常检查）。

### 电动装置的电池

电池用于在主电源掉电时，支持电动装置位置回路的变化和液晶显示器的阀位显示。它可以确保在电源掉电情况下，用手轮操作电动装置时，阀位的电流传送和液晶显示。

如果电动装置安装了数据记录器，电池也支持在电源掉电时，历史事件的记录。

电动装置的任何设定均不靠电池来保持。

电动装置的电池有一个独特的电路，它可以有效地降低电池的消耗，以增加电池的使用寿命。

对典型电动装置的测试表明，电池寿命为3年。

从保守的角度考虑，建议每一年更换一次。

在电动装置的显示屏上有电池电量的状态指示图标。

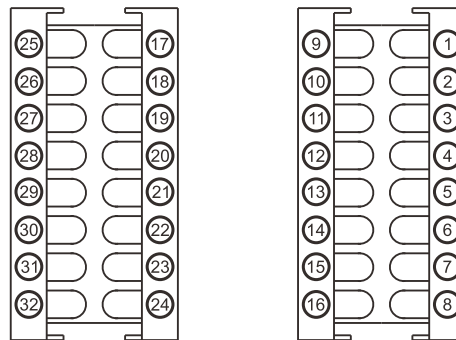
如果电池图标已显示，则必须更换电池。

### 电池的更换

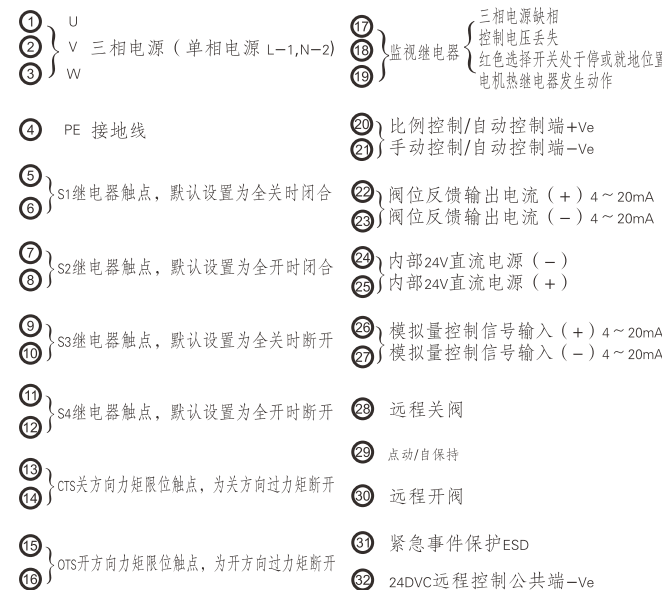
如果电动装置安装在危险区域，则在拆卸或更换电池前，“带电工作”必须经过允许或遵照当地有关条例。

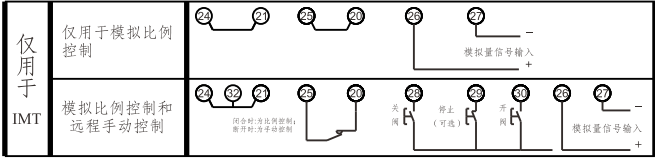
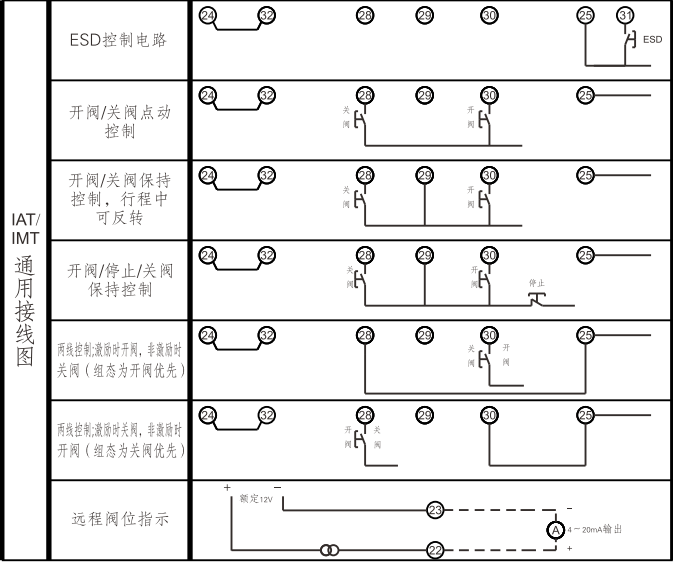
## 10 附录

### 基本接线图：3010-100



警告：连接动力电源前请参照电动装置铭牌上的额定电压值接入电源，动力电源为三相接1、2、3号端子，动力电源为单相接1、2号端子！





注：上述示图为内部供电接线图，如需外部供电，请断开24、25号端子，用外部供电的正负极分别代替25、24号端子。