

ДАТЧИКИ УРОВНЯ ПОПЛАВКОВЫЕ ЭЛЕКТРИЧЕСКИЕ
РОС 401-1, РОС 401-2

Руководство по эксплуатации
ЕИСШ.407529.001-02 РЭ

2011 г.

СОДЕРЖАНИЕ

1 ОПИСАНИЕ И РАБОТА	3
2 ИСПОЛЬЗОВАНИЕ ПО НАЗНАЧЕНИЮ	5
3 ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБСЛУЖИВАНИЕ.....	6
4 ТРАНСПОРТИРОВАНИЕ И ХРАНЕНИЕ	7
5 УТИЛИЗАЦИЯ	7
Приложение А Конструкция, габаритные и присоединительные размеры датчиков уровня РОС 401-1.....	8
Приложение Б Конструкция, габаритные и присоединительные размеры датчика уровня РОС 401-2	9
Приложение В Схема электрическая подключения	10

Руководство по эксплуатации (РЭ) предназначено для изучения принципа действия, конструкции, технических характеристик, а также правильной эксплуатации датчиков уровня поплавковых электрических РОС 401-1, РОС 401-2.

1 ОПИСАНИЕ И РАБОТА

1.1 Назначение изделия

1.1.1 Датчики уровня поплавковые электрические РОС 401-1, РОС 401-2 (в дальнейшем - датчики) предназначены для контроля уровня жидких сред, в том числе в цистернах транспортных и промысловых судов и работы с судовыми системами автоматики.

1.1.2 Детали датчиков, соприкасающиеся с контролируемой средой, изготавливаются из материалов, которые по устойчивости к воздействию контролируемой жидкости равнозначны или лучше стали 12Х18Н10Т ГОСТ 5632-74.

1.1.3 По устойчивости к климатическим воздействиям датчики соответствуют ГОСТ 15150-69 исполнению ОМ категории размещения 5, но для работы при температуре окружающего воздуха от минус 40 до плюс 70 °С, и относительной влажности до 100 % при температуре плюс 35 °С (с конденсацией влаги).

1.1.4 Датчики устойчивы к механическим воздействиям:

- вибро- и удароустойчивы при нагрузках, создаваемых вибрацией с частотой от 2 до 13,2 Гц при амплитуде смещения плюс 1,0 мм в диапазоне от 13,2 до 100 Гц с ускорением $\pm 7,0 \text{ м/с}^2$, и ударами длительностью 10-15 мс, частотой 40-80 ударов в минуту с ускорением $\pm 50 \text{ м/с}^2$;

- к вибрации с частотой от 5 до 13,2 Гц при амплитуде смещения 1,0 мм и в диапазоне от 13,2 до 100 Гц с ускорением $7,0 \text{ м/с}^2$;

- к качке с предельным углом 22,5° к вертикали, периодом 10 с и к длительной качке с предельным углом 22,5° к горизонтали.

1.1.5 Степень защищенности датчика от проникновения воды и пыли IP68 по ГОСТ 14254-96.

1.1.6 Датчики для установки на судах изготавливаются под техническим надзором Морского Регистра, отвечает требованиям, предъявляемым к устройствам управления судном, внутренней связи, сигнализации, измерения и контроля неэлектрических величин для судов с неограниченным районом плавания.

Датчики относятся к приборам, не способным самовоспламеняться и вызывать горение.

1.1.7 Пример записи датчика при заказе и в документации другой продукции:

«Датчик уровня поплавковый электрический РОС 400-1ОМ ТУ 4218-011-60202690-2009» - для датчиков климатического исполнения ОМ, изготавливаемых под техническим наблюдением Российского Морского Регистра судоходства.

1.2 Технические характеристики

1.2.1 Основные технические характеристики приведены в таблице 1.

Таблица 1

№ п/п	Наименование характеристики	Норма
1	Рабочее избыточное давление контролируемой среды, МПа	до 0,8
2	Плотность контролируемой среды (нижнее значение), г/см ³	0,75
3	Динамическая вязкость контролируемой среды, Па·с	до 2,4
4	Коммутируемая способность выходных контактов датчика уровня: 1.Цепь переменного тока: - ток, А - напряжение, В - мощность В·А, не более 2. Цепь постоянного тока: - ток, А - напряжение, В - мощность, Вт, не более	до 2 до 250 300 от 0,05 до 2 до 30 70
5	Дифференциал срабатывания, нерегулируемый, мм РОС 401-1, РОС 401-2	до 25 от 100 до 1400 в зависимости от длины рычага
6	Нестабильность срабатывания, мм	±3
7	Температура контролируемой среды, °С	+150
8	Габаритные размеры, мм	См. приложения А, Б
9	Масса, кг, не более: РОС 401-1 РОС 401-2	1,8 1,9

1.3 Устройство и работа

1.3.1 Конструкция датчиков представлена в приложениях А, Б.

1.3.2 Датчик РОС 401-1 состоит из чувствительного элемента – поплавка 1, реагирующего на изменение уровня контролируемой жидкости, рычага с магнитом 2, устройства переключения 3, защищенного корпусом 4. Ввод кабеля (проводов) в корпус 4 производится через сальниковое уплотнение кабельного ввода 5. Кабельный ввод 5 имеет также штуцер с разъемом G1-A для подсоединения потребителем трубы, в которой проходит кабель.

1.3.3 Датчик РОС 401-2 (приложение Б) имеет конструкцию, аналогичную датчику РОС 401-1, и отличается поплавковым устройством.

Поплавок 1 взаимодействует с магнитом 2 при помощи упоров 8, ограничивающих ход поплавка, обеспечивая тем самым задание дифференциала срабатывания.

1.3.4 Принцип работы датчика основан на преобразовании поплавком изменения уровня жидкости в угловое перемещение постоянного магнита, который посредством магнитной связи через герметичную стенку управляет переключающим устройством.

1.4 Маркировка

1.4.1 На табличке, прикрепленной к датчику, указаны:

- товарный знак предприятия-изготовителя;
- условное обозначение и исполнение датчика;
- степень защиты IP68 по ГОСТ 14254-96;
- обозначение климатического исполнения;
- порядковый номер датчика по системе нумерации предприятия-изготовителя;
- год выпуска.

1.5 Упаковка

1.5.1 Датчики с входящими в комплект поставки изделиями поставляются упакованными в транспортную тару (ящики).

2 ИСПОЛЬЗОВАНИЕ ПО НАЗНАЧЕНИЮ

2.1 Меры безопасности при подготовке изделия

2.1.1 К монтажу, эксплуатации и обслуживанию датчика допускаются лица, изучившие настоящее РЭ, а также вопросы техники безопасности, включенные в технологические регламенты, разработанные предприятием, эксплуатирующим датчик.

2.1.2 Не допускается использование датчиков на объектах, рабочее избыточное давление в которых превышает указанное в таблице 1.

2.1.3 Не допускается использование датчика для контроля уровня сред, агрессивных по отношению к материалам, контактирующим с измеряемой средой.

2.1.4 Устранение дефектов датчика, замена, присоединение и отсоединение его от резервуара должно производиться:

- при отсутствии избыточного давления в резервуаре;
- при отсутствии напряжения в цепях сигнализации.

2.2 Подготовка изделия к использованию.

2.2.1 Проверку работоспособности датчиков производят до подключения кабеля (провода) следующим образом:

- снимают транспортировочную вставку;
- посредством медленного подъема и опускания в вертикальной плоскости поплавок 1 – для датчика РОС 401-1, магнита 2 – для датчика РОС 401-2 убеждаются в срабатывании устройства переключения. Момент переключения определяется щелчком контактов.

2.2.2 Перед установкой датчика РОС 401-2 на резервуар необходимо произвести сборку (приложение Б) в следующей последовательности:

- рычаг 6 ввернуть в резьбовое гнездо магнита 2, законтрить контргайкой;
- рычаг 7 с поплавком 1 и упорами 8 соединить с рычагом 6;
- на рычаге 6 установить противовес 9;

- меняя положение противовеса 9 на рычаге 6 установить магнит 2 в положение, обеспечивающее состояние контактов, указанное на схеме (приложение В).

2.2.3 Подключение датчиков должно производиться согласно схеме подключения (приложение В) кабелем (проводом) с медными жилами сечением 0,75-1,0 мм² с резиновой или пластмассовой изоляцией с наружным диаметром 6,8-8,0 мм. Минимальное сечение внешнего медного заземляющего проводника должно быть 1,5 мм².

2.3 Указания по включению изделия

2.3.1 Перед включением датчика в работу необходимо проделать следующие операции:

- установить датчик на емкость;
- подключить цепи сигнализации.

2.3.2 Установка и монтаж

2.3.2.1 Монтаж датчика и подвод цепей сигнализации к нему должен производиться в строгом соответствии с Правилами технической эксплуатации электрооборудования промышленных предприятий.

2.3.2.2 Датчик РОС 401-1 устанавливается в горизонтальном положении (приложение А). Датчик РОС 401-2 устанавливается вертикально по отвесу (приложение Б).

Крепление датчика производится болтами М6.

Для обеспечения герметичности между фланцем датчика и фланцем емкости необходимо положить прокладку из маслобензостойкой резины толщиной не менее 3 мм (прокладка в комплект поставки не входит).

2.3.2.3 Датчики заземляются при помощи шпильки заземления, находящейся внутри корпуса.

2.4 Возможные неисправности и способы их устранения

2.4.1 При обнаружении неисправностей в работе датчика, прежде чем приступить к их устранению, следует убедиться, что линия цепей сигнализации исправна.

2.4.2 Наиболее вероятные неисправности приведены в таблице 2.

Таблица 2

Наименование неисправности, внешнее проявление и дополнительные признаки	Вероятная причина	Способы устранения
Контролируемый уровень жидкости достиг предельного значения, но датчик не сработал	Заклинило поплавков из-за загрязнения погружной части датчика	Очистить погружную часть от загрязнений

3 ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБСЛУЖИВАНИЕ

3.1 Техническое обслуживание (регламентные работы) датчика проводятся через 5000 часов эксплуатации, но не реже одного раза в год в следующем порядке:

- произвести наружный осмотр датчика, удалить пыль и грязь с наружных поверхностей; при необходимости очистить погружные части тканью смоченной растворителем (бензином, щелочным раствором);

- проверить целостность уплотнения кабеля (провода) в кабельном вводе;
- проверить целостность внешнего заземляющего проводника;
- проверить работоспособность датчика согласно п. 2.2.1.

4 ТРАНСПОРТИРОВАНИЕ И ХРАНЕНИЕ

4.1 Правила хранения и транспортирования

4.1.1 Датчик в упаковке транспортируется любым видом крытого транспорта, в том числе и воздушным транспортом в отапливаемых герметизированных отсеках в соответствии с правилами перевозки грузов, действующими на каждом виде транспорта.

4.1.2 Условия транспортирования датчика такие как условия хранения 5 по ГОСТ 15150-69. Крепление датчика на транспортных средствах должно исключать их перемещение при транспортировании.

4.1.3 Условия хранения по ГОСТ 15150-69. Датчик необходимо хранить в отапливаемом помещении при температуре окружающего воздуха от плюс 5 до плюс 40 °С и относительной влажности 80 % не более 6 месяцев с момента выпуска предприятием-изготовителем.

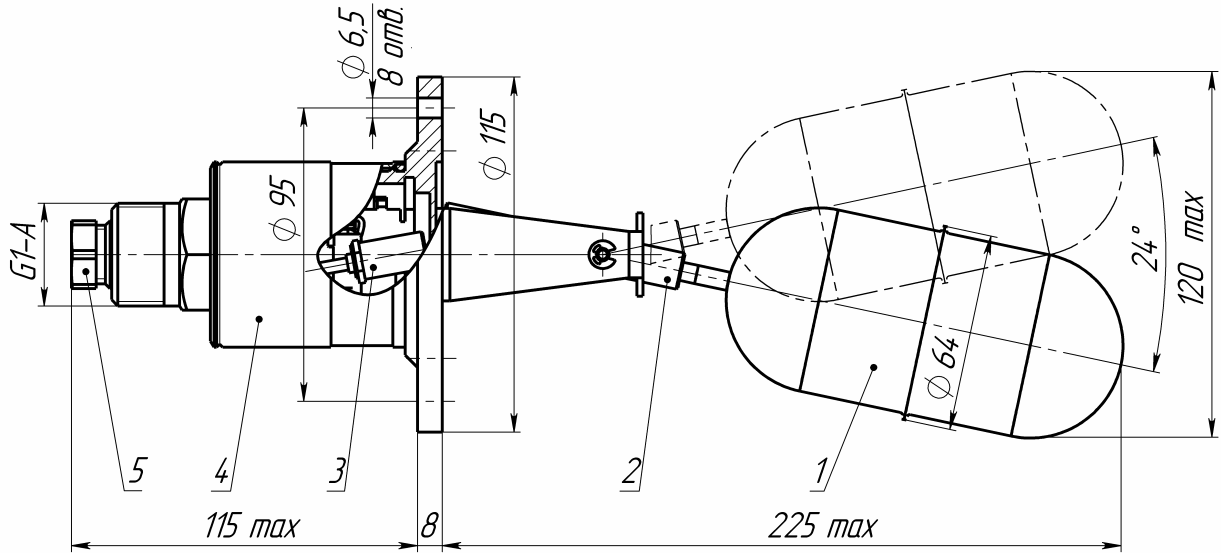
5 УТИЛИЗАЦИЯ

5.1 Датчик не представляет опасности для жизни, здоровья людей и окружающей среды после окончания срока службы.

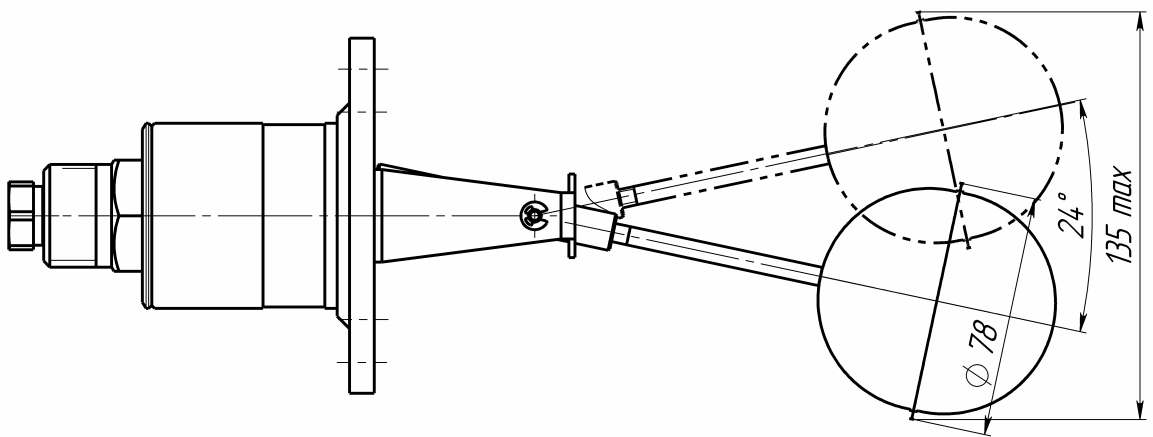
5.2 После окончания срока службы датчик утилизировать в установленном порядке на предприятии-потребителе.

Приложение А

Конструкция, габаритные и присоединительные размеры датчиков уровня РОС 401-1

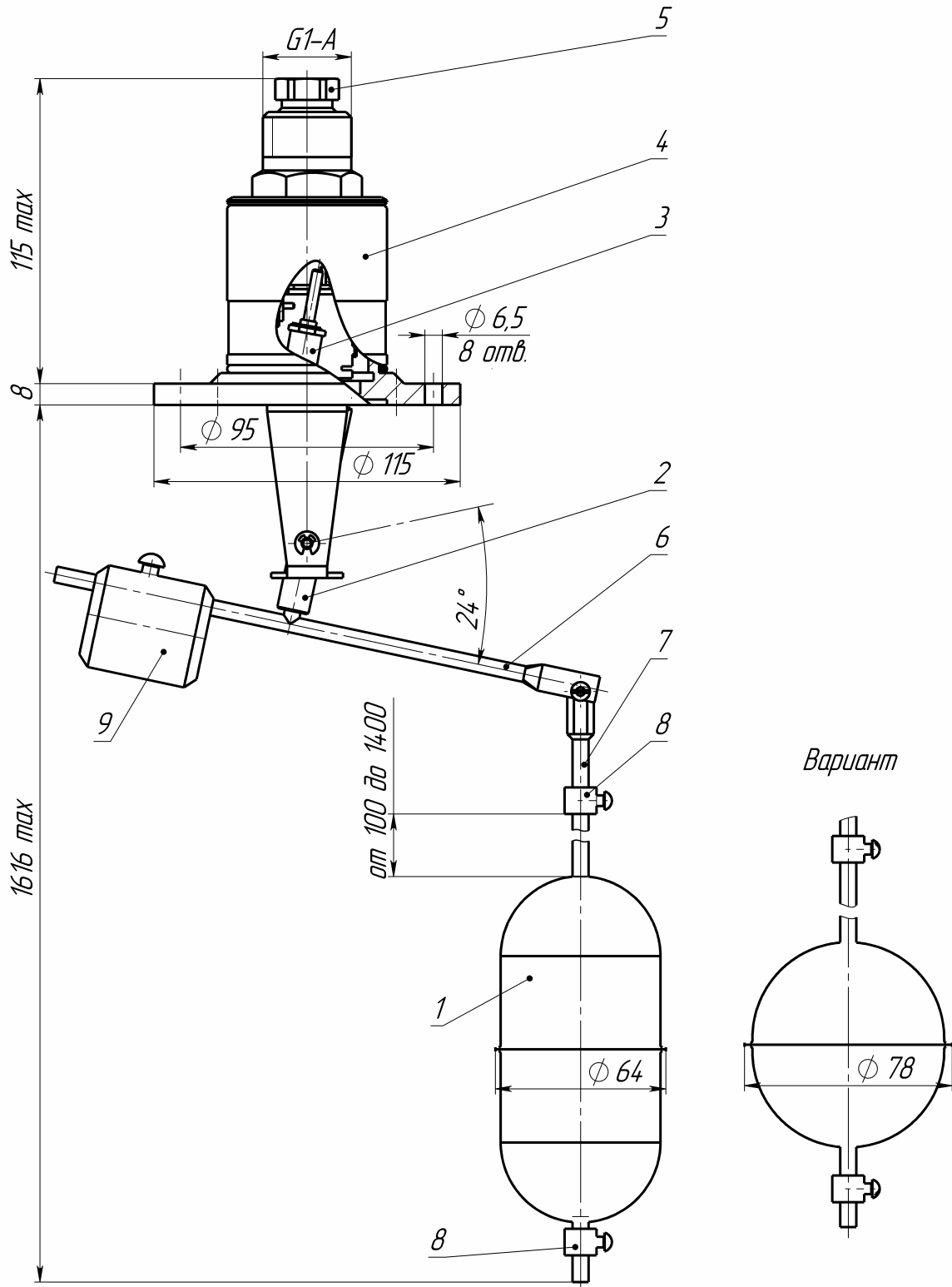


Вариант



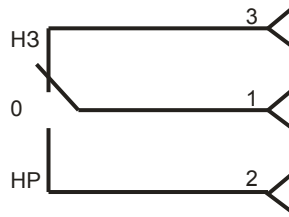
Приложение Б

Конструкция, габаритные и присоединительные размеры датчика уровня РОС 401-2



Приложение В

Схема электрическая подключения



Изображенное состояние контактов соответствует отсутствию жидкости