

МИНИСТЕРСТВО ЭНЕРГЕТИКИ И ЭЛЕКТРИФИКАЦИИ СССР  
ГЛАВНОЕ НАУЧНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ УПРАВЛЕНИЕ ЭНЕРГЕТИКИ И ЭЛЕКТРИФИКАЦИИ  
ПРОИЗВОДСТВЕННОЕ ОБЪЕДИНЕНИЕ ПО НАЛАДКЕ, СОВЕРШЕНСТВОВАНИЮ ТЕХНОЛОГИИ  
И ЭКСПЛУАТАЦИИ ЭЛЕКТРОСТАНЦИЙ И СЕТЕЙ "СОЮЗТЕХЭНЕРГО"

---

**МЕТОДИЧЕСКИЕ УКАЗАНИЯ  
ПО НАЛАДКЕ И ОБСЛУЖИВАНИЮ  
ГИДРАВЛИЧЕСКИХ РЕГУЛЯТОРОВ  
СОЮЗТЕХЭНЕРГО ( ОРГРЭС )  
В СИСТЕМАХ ТЕПЛОСНАБЖЕНИЯ**

*заменен на СОЗД.35.416-97*



СОЮЗТЕХЭНЕРГО  
Москва 1987

**МИНИСТЕРСТВО ЭНЕРGETИКИ И ЭЛЕКТРИФИКАЦИИ СССР**  
**ГЛАВНОЕ НАУЧНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ УПРАВЛЕНИЕ ЭНЕРGETИКИ И ЭЛЕКТРИФИКАЦИИ**  
**ПРОИЗВОДСТВЕННОЕ ОБЪЕДИНЕНИЕ ПО НАЛАДКЕ, СОВЕРШЕНСТВОВАНИЮ ТЕХНОЛОГИИ**  
**И ЭКСПЛУАТАЦИИ ЭЛЕКТРОСТАНЦИЙ И СЕТЕЙ "СОЮЗТЕХЭНЕРГО"**

---

**МЕТОДИЧЕСКИЕ УКАЗАНИЯ**  
**ПО НАЛАДКЕ И ОБСЛУЖИВАНИЮ**  
**ГИДРАВЛИЧЕСКИХ РЕГУЛЯТОРОВ**  
**СОЮЗТЕХЭНЕРГО ( ОРГРЭС )**  
**В СИСТЕМАХ ТЕПЛОСНАБЖЕНИЯ**

**СЛУЖБА ПЕРЕДОВОГО ОПЫТА ПО "СОЮЗТЕХЭНЕРГО"**  
**Москва**

1987

**Р А З Р А Б О Т А Н О** Производственным объединением по наладке, совершенствованию технологии и эксплуатации электростанций и сетей "Союзтехэнерго"

**И С П О Л Н И Т Е Л И:** И. В. МАРКОВ, К. В. РОГАНОВ, В. А. ГУН

**У Т В Е Р Ж Д Е Н О** Производственным объединением по наладке, совершенствованию технологии и эксплуатации электростанций и сетей "Союзтехэнерго" 11.12.85 г.

И.о. главного инженера К. В. ШАХСУВАРОВ

© СПО Союзтехэнерго, 1987.

Ответственный редактор Т. П. Леонова  
Литературный редактор М. Г. Полоновская  
Технический редактор Н. Д. Архипова  
Корректор Л. Ф. Петрухина

Подписано к печати 30.10.86			Формат 60x84 1/8
Печать офсетная	Усл. печ. л. 6,0	Уч.-изд. л. 5,6	Тираж 1400 экз.
Заказ # 483/86		Издат. # 292/85	Цена 84 коп.

Производственная служба передового опыта эксплуатации энергопредприятий  
Союзтехэнерго

105023, Москва, Семеновский пер., д. 15

Участок оперативной полиграфии СПО Союзтехэнерго  
109432, Москва, 2-й Кожуховский проезд, д. 29, строение 6

МЕТОДИЧЕСКИЕ УКАЗАНИЯ  
ПО НАЛАДКЕ И ОБСЛУЖИВАНИЮ  
ГИДРАВЛИЧЕСКИХ РЕГУЛЯТОРОВ  
СОЮЗТЕХЭНЕРГО (ОРГРЭС)  
В СИСТЕМАХ ТЕПЛОСНАБЖЕНИЯ

Срок действия установлен  
с 1986 г.  
до 1991 г.

## I. ВВЕДЕНИЕ

Методические указания по наладке и обслуживанию гидравлических регуляторов Союзтехэнерго (ОРГРЭС) в системах теплоснабжения (далее по тексту Методические указания) составлены на основе опыта наладочных работ, выполняемых специалистами Союзтехэнерго в тепловых сетях городов Советского Союза.

Методические указания предназначены для их использования эксплуатационным персоналом тепловых сетей, теплоэлектростанций и районных котельных, жилищно-коммунальных хозяйств, обслуживающих указанные регуляторы, а также для проектных и наладочных организаций, занимающихся внедрением и наладкой этих регуляторов.

В настоящих Методических указаниях используется терминология в соответствии с ГОСТ 14691-69 и ГОСТ 11881-76.

Условные графические обозначения и рисунки выполнены в соответствии с ГОСТ 2.780-68, ГОСТ 2.782-68, ГОСТ 2.785-70, ГОСТ 2.786-70, ГОСТ 2.784-70, ОСТ 36-27-77, а также в соответствии с приложением I.

Технические характеристики гидравлических средств автоматизации соответствуют ГОСТ 11881-76 и изменению I к этому ГОСТ.

В Методических указаниях использованы заводские технические описания и инструкции по эксплуатации на гидравлические средства автоматизации.

С выходом Методических указаний отменяются следующие документы: "Гидравлические регуляторы температуры системы ОРГРЭС (Методические указания по применению)" (М.: СЦНТИ ОРГРЭС, 1974); "Регулирующие клапаны системы ОРГРЭС для автоматического регулирования и защиты теплофикационных объектов (Методические указания по применению)" (М.: СЦНТИ

ОРГРЭС, 1972); "Руководящие указания по монтажу, наладке и эксплуатации авторегуляторов конструкций ОРГРЭС для теплофикационных установок" (М.: Госэнергоиздат, 1954).

Методические указания предназначены для эксплуатационного, ремонтного и наладочного персонала, обслуживающего гидравлические средства автоматизации тепловых сетей, тепловых пунктов и других узлов систем теплоснабжения, а также для проектных и монтажных организаций.

Основное внимание уделено методам наладки регуляторов и вопросам ввода в эксплуатацию (монтаж, включение) на объектах систем теплоснабжения.

Кроме этого, в Методических указаниях даны сведения по особенностям наладки отдельных регуляторов.

Методические указания содержат технико-экономические сведения по регуляторам и техническую информацию, позволяющую использовать эти регуляторы в общем комплексе АСУ ТП тепловых потребителей и тепловых сетей.

В настоящее время уровень автоматизации систем теплоснабжения значительно возрос. В системах автоматического регулирования (АСР) используются как гидравлические, так и электронные регуляторы. Однако при решении задачи защиты водяных тепловых сетей при обесточивании сетевых подкачивающих насосных станций с разделением (рассечкой) тепловых сетей на гидравлически независимые зоны могут применяться только гидравлические регуляторы, совмещающие, как правило, функции регулирования и защиты.

Регулирующие приборы, регуляторы, исполнительные устройства - регулирующие клапаны, выпущенные различными заводами (заводом "Теп-

лоприбор" г.Улан-Удэ, Полтавским турбомеханическим заводом и др.) в количестве, превышающем 500000 шт., на основе технической документации ПО "Союзтехэнерго", переработанной в соответствии с технологией заводов-изготовителей, работают на многочисленных предприятиях нашей страны вот уже более 30 лет, при этом они отличаются простотой в обслуживании и изготовлении, надежностью в работе, широким диапазоном настроек - от 0,01 до 1,6 МПа (0,1-16 кгс/см<sup>2</sup>) и диаметров условных проходов (25-1200 мм).

Номенклатура созданных в Союзтехэнерго технических средств автоматизации, заложенных в типовых проектных решениях Госстроя СССР, позволяет выполнять автоматические системы регулирования (АСР) различного назначения и принципа действия в зависимости от требования объектов регулирования.

Область применения регуляторов не ограничивается только системами теплоснабжения. Они применяются для регулирования в водоснабжении, на компрессорных станциях и в различных технологических системах промышленных предприятий.

В последнее время наметилась тенденция сочетания регуляторов Союзтехэнерго с электрическими или электронными АСР, что позволяет органично использовать преимущества тех и других. В частности, применение регуляторов с мембранными исполнительными механизмами (МИМ) позволяет использовать большие перестановочные усилия для обеспечения герметичности при перекрытии теплоносителя, а компактный электроприводной модуль дистанционного управления настроечным элементом регулирующего прибора позволяет использовать регуляторы в системах телеуправления путем воздействия на элемент их задания.

## 2. ОБЛАСТЬ ПРИМЕНЕНИЯ РЕГУЛЯТОРОВ

Гидравлическая автоматика наиболее полно отвечает требованиям и условиям эксплуатации систем централизованного теплоснабжения, которые используют в качестве теплоносителя воду.

Характерной особенностью систем теплоснабжения как объекта автоматизации является то, что в них требуется массовое применение наиболее простых регуляторов для поддержания по трассе тепловых сетей и в тепловых пунктах потребителей заданных значений давления, перепадов давления, расхода, уровня и температуры теплоносителя с расходами от 0,5 до 10000 м<sup>3</sup>/ч. Необходимо также надежно защищать оборудование тепловых сетей и источников тепла от повышенного давления, производить быструю и плотную рассечку тепловых магистралей на гидравлически изолированные зоны в случае отключения электропитания на насосных станциях различного назначения.

Предпочтительное применение гидравлических регуляторов определяется тем, что они позволяют обеспечить:

1) необходимый уровень надежности при работе в помещениях с высокой влажностью и температурой (тепловые камеры, ЦТП, ИТП с подмешивающими или подкачивающими насосами), где электроприводная автоматика (того же назначения) не сможет нормально функционировать;

2) независимость работы гидравлической автоматики от внешнего источника энергии;

3) достижение высокой скорости перемещения регулирующих органов РО и создания повышенных усилий для его герметичности;

4) использование регулирующих клапанов от  $D_y$  25 мм до  $D_y$  1400 мм при однотипном комплекте регулирующих приборов;

5) изменение при наладке и эксплуатации скорости перемещения РО (в отличие от исполнительных устройств с МЭО, имеющих постоянную скорость);

6) большие перестановочные усилия от МИМ.

В приложениях 2 и 3 приведены соответственно технические характеристики регуляторов и условия их работы.

Выбор диаметра условного прохода клапанов производится по формулам 2-4 приложения 4. Однако при определении исходных данных для расчета необходимо учитывать и способ регулирования - обводное (рис. 1, а) или дроссельное регулирование (рис. 1, б).

Сущность обводного регулирования заключается в том, что необходимый напор, развиваемый насосами I, регулируется соответствующей загрузкой насосов за счет перепуска части воды из коллектора на стороне нагнетания насосов в коллектор на стороне всасывания. Например (см. рис. 1, а) для снижения повышенного по сравнению с допустимым давления до насосов ( $p_{вс}$ ) регулятор 2 закрывает регулирующий

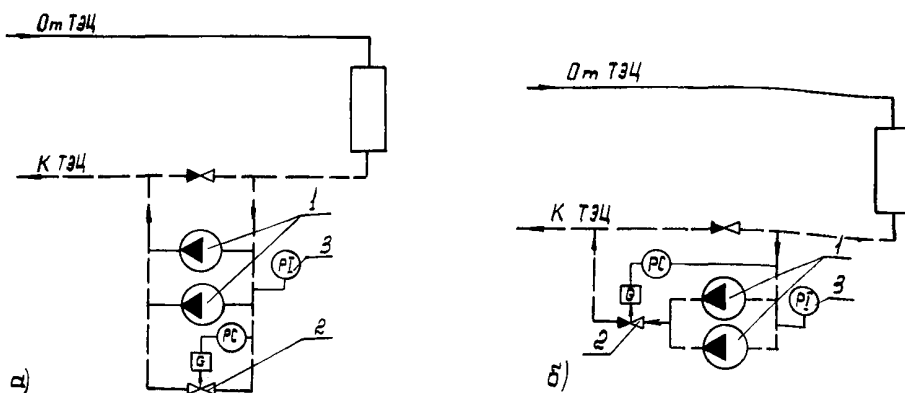


Рис. 1. Функциональная схема регулирования давления на насосных станциях:  
 а - с "обводным" регулированием; б - с дроссельным регулированием

клапан на обводной линии и снижает расход воды через эту линию, вследствие чего снижается нагрузка насосов, увеличивается создаваемое ими давление и снижается давление на стороне всасывания насосов до заданного значения. Повышение регулируемого давления на стороне всасывания насосов достигается частичным открытием регулирующего клапана на обводной линии.

К достоинствам обводного регулирования относятся:

1. Возможность применения регулирующих клапанов значительно меньших диаметров, чем при дроссельном регулировании.

2. Напор насосов можно выбирать меньшим, чем при дроссельном регулировании на значение потерь напора в полностью открытом регулирующем клапане.

К недостаткам относится:

1. Необходимость повышенного расхода воды, требуемого только для обеспечения возможности регулирования, что приводит практически к необходимости постоянной работы дополнительного насоса.

2. Весьма ограниченный диапазон регулирования, определяемый суммарной пологой характеристикой насосов. Таким образом, обводное регулирование целесообразно применять при больших потерях напора в полностью открытом регу-

лирующем клапане и при небольшом диапазоне изменения регулируемого давления.

Основным видом применяемого в системах теплоснабжения регулирования давления на стороне всасывания насосов является дроссельное регулирование (см. рис. 1, б).

Если давление во всасывающем коллекторе насосной ( $p_{вс}$ ) возрастет сверх допустимого (регулируемого), то регулятор давления 2, открыв регулирующий клапан на напорном трубопроводе, увеличит расход воды и снизит давление 3 ( $p_{вс}$ ).

К достоинствам дроссельного регулирования относятся:

1. Широкий диапазон регулирования.

2. Отсутствие повышенного расхода для обеспечения регулирования по сравнению с обводным регулированием.

3. Возможность использования регулирующего клапана, задействованного в регулировании и в устройстве защиты тепловой сети от повышенного давления, что повышает надежность срабатывания устройства защиты.

К недостаткам относится:

1. Повышенные потери напора в регулируемых клапанах.

2. Необходимость применения клапанов с большим диаметром условного прохода.

### 3. СХЕМЫ ВКЛЮЧЕНИЯ И ПРИНЦИПЫ ДЕЙСТВИЯ РЕГУЛЯТОРОВ

В настоящем разделе рассмотрены наиболее характерные принципиальные схемы включений гидравлических регуляторов при автоматизации систем теплоснабжения и объектов теплопотребления. Примеры схемных решений по автоматиза-

ции подкачивающих насосных станций, станций смещения, тепловых вводов и других узлов согласно требованиям гидравлического режима приведены в [2].

На рис. 2 изображена структурная схема

Непрямого действия (РНПД)

Прямого действия (РПД)

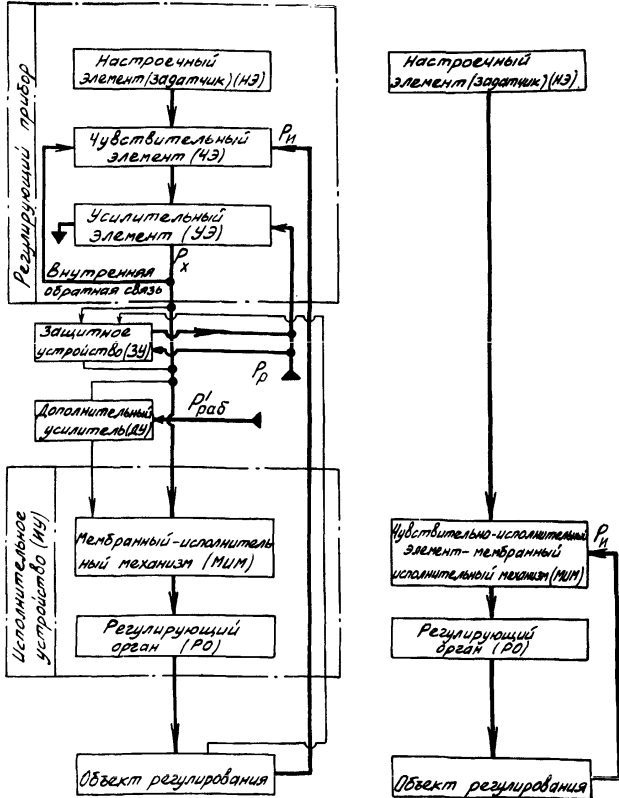


Рис. 2. Структурная схема взаимодействия элементов регуляторов

взаимодействия элементов регуляторов прямого и непрямого действия, рассматриваемых ниже.

3. I. Работа регулятора давления "после себя", "до себя", подпитки, регулятора перепада давлений, выполняющего функцию устройства рассечки, рассматривается на примере типовой схемы автоматизации насосной подкачивающей станции на обратном трубопроводе с дроссельным принципом регулирования.

Гидравлический режим работы данной насосной характеризуется пьезометрическим графиком, изображенным на рис. 3. Профиль местности понижается от источника тепла. Статические давления для первой и второй зон различны (линия I). Подпитка зоны 2 в режиме статики производится из тепловой сети зоны I.

При такой схеме подачи тепла возможны следующие нарушения гидравлического режима:

1. При отключении подкачивающих насосов давление у потребителей в зоне 2 превысит допустимый предел (линия 2).

2. При отключении сетевых насосов (на источнике тепла) произойдет недопустимое опрокидывание циркуляции в зоне I (линия 3).

3. При отключении всех насосов значение статического напора в зоне 2 превышает допустимый предел (линия I).

Для стабилизации гидравлического режима и с учетом возможных нарушений этого режима (приведенных выше) при автоматизации насосной (рис. 4 и 5) устанавливаются: регулятор I (элементы  $P_1, K_1$ ) для стабилизации давления в подающей магистрали; регулятор II (элементы  $P_2, K_2$ ) для стабилизации давления на стороне всасывания насосов; регулятор III (элементы  $P_3, K_3$ ) для подпитки сети зоны 2 при статическом режиме; устройство защиты IV (элементы  $P_4, Y_1, Y_2, K_1, K_2$ ) для предотвращения превышения давления в зоне 2 при останове подкачивающих насосов путем рассечки магистралей тепловой сети; устройство V (ЭКМ-I) для отключения подкачивающих насосов при падении давления в подающей магистрали. Устройство и принцип действия элементов регуляторов-клапанов РК-I, ИК-25 и прибора РД-3а приведены в приложениях 4 и 5.

На рис. 4 представлена функциональная, а на рис. 5 конструктивная схема включений регуляторов на насосной перекачивающей станции на обратном трубопроводе.

При нормальном рабочем режиме включены подкачивающие насосы на обратном трубопроводе (в дальнейшем обратные насосы - ОН). Перепад давлений до и после подкачивающих насосов воздействует на чувствительный элемент прибо-

ра  $P_4$ . Заслонка плотно закрывает сопло, слив отсутствует. Командное давление  $P_{x4}$ , действующее на МИМ клапанов  $Y_1$  и  $Y_2$ , равно максимальному, затворы клапанов находятся в нижнем положении (нижнее проходное сечение клапанов закрыто, верхнее открыто). Регуляторы давления I и II находятся в режиме регулирования. При увеличении давления  $P_3$  увеличивается командное давление  $P_{x1}$  прибора  $P_1$  и через открытое верхнее проходное сечение клапана  $Y_1$  воздействует на МИМ клапана  $K_1$ . Клапан  $K_1$  прикрывается, сопротивление его увеличивается и давление  $P_3$  восстанавливается.

При увеличении давления  $P_4$  (на стороне всасывания насосов) уменьшается командное давление  $P_{x2}$  прибора  $P_2$  и через открытое верхнее проходное сечение клапана  $Y_2$  воздействует на МИМ клапана  $K_2$ . Клапан открывается, сопротивление его уменьшается и давление  $P_4$  восстанавливается.

При останове подкачивающих насосов либо из-за обесточивания насосной станции, либо по команде ЭКМ-I напор насосов (разница между  $P_5$  и  $P_4$ ) снижается до нуля, при этом заслонка прибора  $P_4$  отходит от сопла, командное давление  $P_{x4}$  снижается до нуля, затворы клапанов  $Y_1, Y_2$  поднимаются и рабочая вода через их нижнее проходное сечение поступает на МИМ клапанов  $K_1$  и  $K_2$ . Клапаны быстро закрываются и отсекают тепловую сеть на гидравлически изолированные зоны. При этом воздействие приборов  $P_1$  и  $P_2$  на клапаны  $K_1$  и  $K_2$  перекрывается закрытием верхних проходных сечений затворами клапанов  $Y_1$  и  $Y_2$ .

При рассечке тепловой сети уменьшается давление  $P_3$  (за счет утечек или водоразбора). Когда значение давления  $P_3$  становится ниже заданного статического давления 2-й зоны, срабатывает прибор  $P_3$ , командное давление  $P_{x3}$  его уменьшается, клапан  $K_3$  откроется и пуском воды из верхней зоны в нижнюю (помимо насосов ОН и клапана  $K_2$ ) будет поддерживать заданное статическое давление (в статическом режиме  $P_3 = P_4 = P_{\text{стат}}$ ).

После включения подкачивающих насосов под действием разницы давлений ( $P_5 - P_4$ ) командное давление прибора  $P_4$  ( $P_{x4}$ ) станет максимальным, затворы клапанов  $Y_1$  и  $Y_2$  опускаются, клапаны  $K_1$  и  $K_2$  переходят в режим регулирования. Давление  $P_3$  увеличивается, командное давление  $P_{x3}$  возрастает до максимального, клапан  $K_3$  полностью закрывается. Работа схемы переходит в нормальный рабочий режим. Отбор рабочей среды для питания регуляторов осуще-



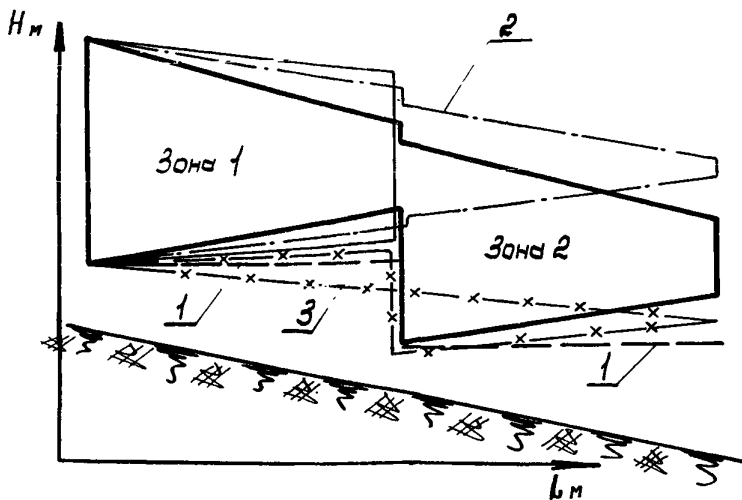


Рис. 3. Пьезометрический график тепловой сети с автоматизированной насосной перекачивающей станцией на обратном трубопроводе

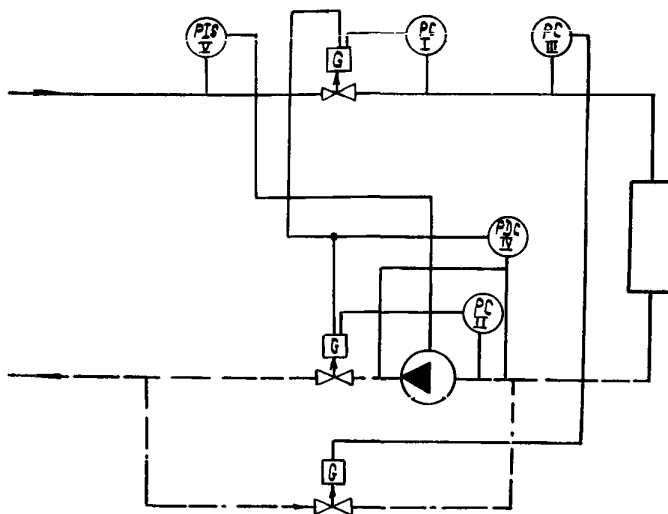


Рис. 4. Функциональная схема автоматизации насосной перекачивающей станции на обратном трубопроводе

ствляется из точки А. На линии рабочей среды обязательна установка грязевика Г.

Вентили В-12 и В-13 позволяют проводить профилактические работы на приборах  $\Pi_1$  и  $\Pi_2$ , фиксируя РО клапанов  $K_1$  и  $K_2$  в определенном положении.

3.2. На объектах, где возможны резкие колебания регулируемого параметра, а диаметр условного прохода клапана более 300 мм, скорость перемещения РО может оказаться недостаточной, поэтому в схему регулятора вводится

ускоритель (У) – трехходовой импульсный клапан ИК-25 (рис. 6)

В этом случае давление  $p_x$  от прибора поступает на МИМ ускорителя, а рабочая вода через затвор ускорителя подводится к МИМ клапана.

Необходимая скорость перемещения РО подбирается в процессе наладки размерами дроссельной постоянной сечения  $D_1$  и  $D_2$ .

Увеличение скорости перемещения РО можно добиться также путем замены дроссельного у-

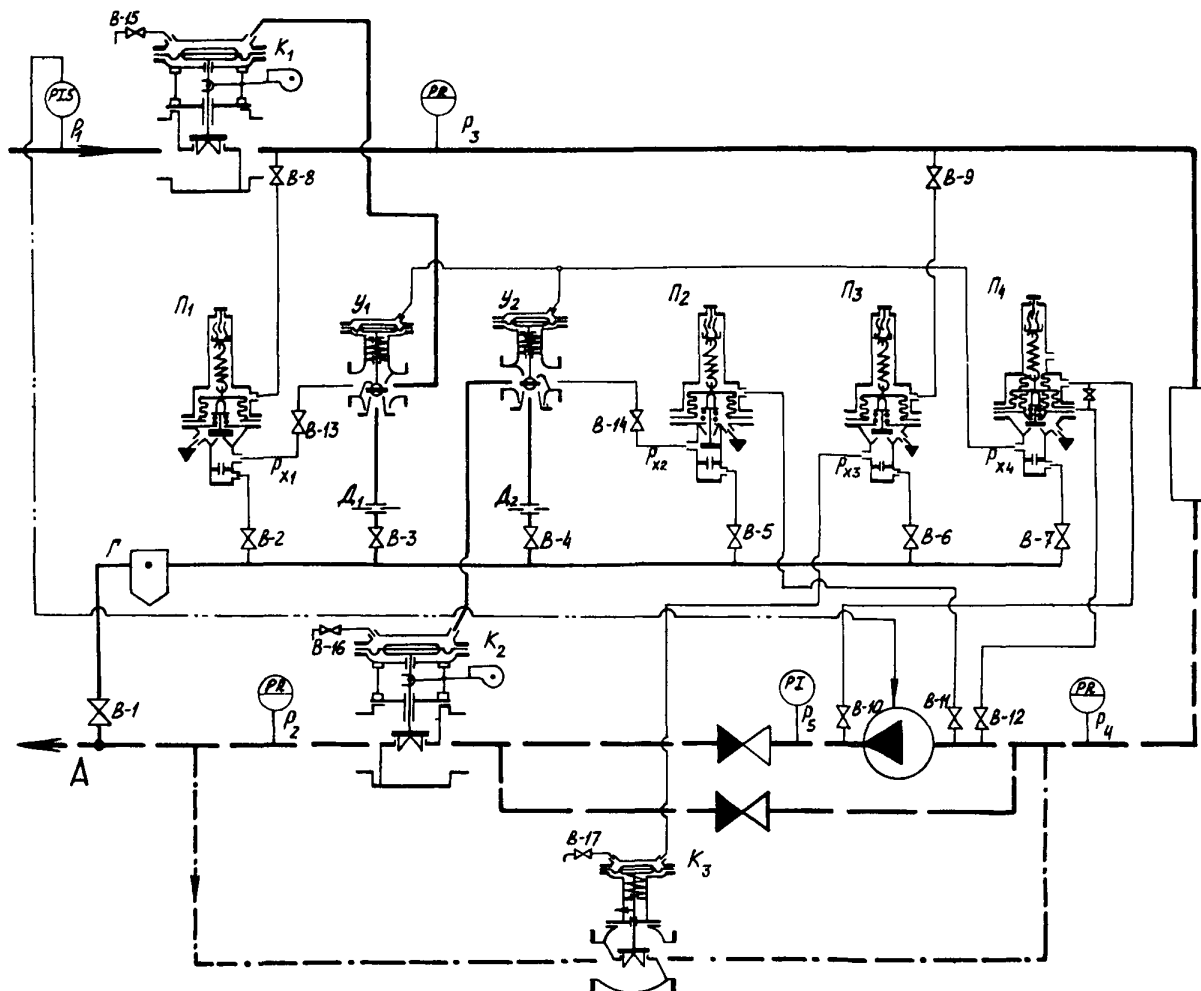


Рис. 5. Конструктивная схема включений регуляторов на насосной перекачивающей станции на обратном трубопроводе

лительного элемента дискретным клапаном А4, работа которого описана в приложении 5.

3.3. Регулятор уровня состоит из прибора П типа РД-3а, односильфонной (рис. 7, а, 7, б) или трехсильфонной (рис. 7, в) сборки и клапана К типа РК-1.

В схемах регулирования уровня в открытой емкости (рис. 7, а и 7, б) регулятор, воспринимающий давление высоты столба среды Н, работает соответственно как регуляторы давления: "после себя" рис. 7, а (регулирование притоком среды) и "до себя" рис. 7, б (регулирование стоком среды).

На рис. 7, в представлена схема регулятора уровня в закрытой емкости - баке деаэратора. Прибор воспринимает разность высот между постоянным столбом воды в измерительном сосуде - Н<sub>1</sub> и переменным уровнем в баке деаэратора - Н<sub>2</sub>.

При повышении уровня в баке (разность Н<sub>1</sub>-Н<sub>2</sub> уменьшается) поступающий на прибор сигнал усиливается и в виде давления  $p_x$  на выходе прибора подается на МИМ клапана. Последний прикрывается, сокращая расход воды в деаэратор и восстанавливая тем самым заданный уровень.

Для стабилизации работы регулятора в него вводится отрицательная обратная связь по давлению  $p_x$  (на рисунке показана пунктиром).

3.4. На рис. 8 представлена конструктивная схема регулирования перепада давлений с защитой при останове насоса и регулирования подпитки независимой системы отопления.

Регулятор подпитки (прибор П<sub>2</sub> и клапан К<sub>2</sub>) по принципу действия аналогичен регулятору давления "после себя". Исполнительным устройством здесь является клапан ИК-25, не имеющий протечки.

В регуляторе перепада давлений прибор П<sub>1</sub> воспринимает три сигнала: два по перепаду  $p_{и1}^+ - p_{и2}^-$  и один по давлению  $p_{из}$ , которое подается на верхний сильфон. Сигнал по давлению  $p_{из}^-$  является защитным и при останове циркуляционного насоса давление на стороне всасывания насоса увеличивается и прибор П<sub>1</sub> подает командный сигнал  $p_x$  на прикрытие клапана К<sub>1</sub> для предотвращения повышения температуры обратной воды.

3.5. На рис. 9 представлена конструктивная схема включения регулятора соотношения расходов (перепада давлений) с устройством защиты от останова насоса.

Прибор П<sub>1</sub> воспринимает разность давлений между точками  $p_{и1}$  и  $p_{и2}$  до дроссельных шайб Д<sub>1</sub> и Д<sub>2</sub>. Если эта разность превышает

предел настройки прибора, давление  $p_x$  на его выходе увеличивается (усилительный элемент собран по схеме б. рис. ПБ.3), вследствие этого клапан К прикрывается, уменьшая расход среды и восстанавливая заданное значение перепада давлений (соотношений расходов).

Затвор клапана У находится в нижнем положении, так как при работающем насосе заслонка усилительного элемента прибора П<sub>2</sub> перекрывает сопло, слив рабочей среды отсутствует и командный сигнал  $p_x$  максимальный. При останове насосов прибор П<sub>2</sub> сбрасывает командное давление  $p_x$  до нуля, затвор клапана У освобождает проход рабочей воде ( $p_p$ ) и клапан К закрывается, предотвращая поступление высокотемпературного теплоносителя в систему отопления. Необходимая скорость закрытия клапана К определяется при наладке и устанавливается с помощью дроссельной шайбы (Д<sub>3</sub>). Дроссельные шайбы Д<sub>1</sub> и Д<sub>2</sub> подбираются по расчетному расходу и максимально допустимому перепаду на них, достаточному для обеспечения работы прибора П<sub>1</sub>.

3.6. На рис. 10, II изображены основные конструктивные схемы включения регулятора температуры. На рис. 10 представлена сливная, а на рис. II - бессливная схемы включения регулятора постоянства температуры в системе ГВС.

При повышении температуры регулируемой среды (вода в системе ГВС) термобаллон прибора ТМП воздействует на дискретный усилительный элемент, что приводит к увеличению командного давления  $p_x$  на выходе прибора и к перемещению затвора клапана РК-1 или ИК-25 в сторону сокращения расхода греющей среды (воды теплосети) и восстановлению заданного значения температуры.

Принцип работы бессливной схемы обратный изложенному, так как сборка исполнительного устройства, в данном случае регулятора УРРД, выполняется по схеме 12, а и при повышении температуры воды в системе ГВС командное давление  $p_x$  на выходе прибора ТМП уменьшается и затвор УРРД уменьшает расход греющей среды (воды теплосети). Устройство и принцип действия прибора ТМП приведены в приложении 6.

3.7. При автоматическом регулировании расхода, давления "до себя" или "после себя", перепада давлений на объектах, допускающих регулирование с повышенной неравномерностью и не требующих автоматической защиты при регулировании давления (перепада давлений) в пределах от 0,04 до 0,6 МПа на трубопроводах диаметром от 25 до 100 мм по нормальному ряду

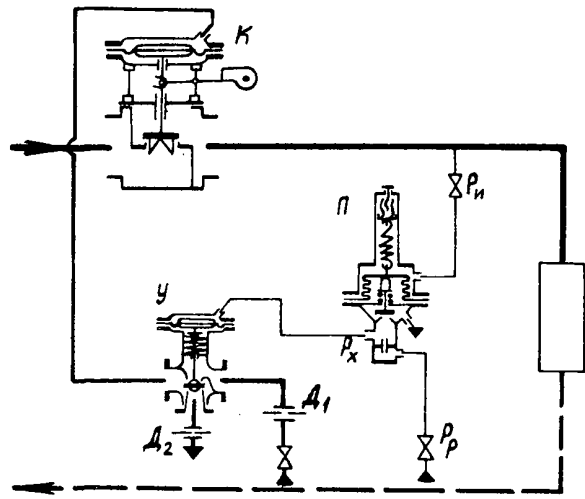


Рис. 6. Конструктивная схема включения регулятора давления "после себя" с ускорителем

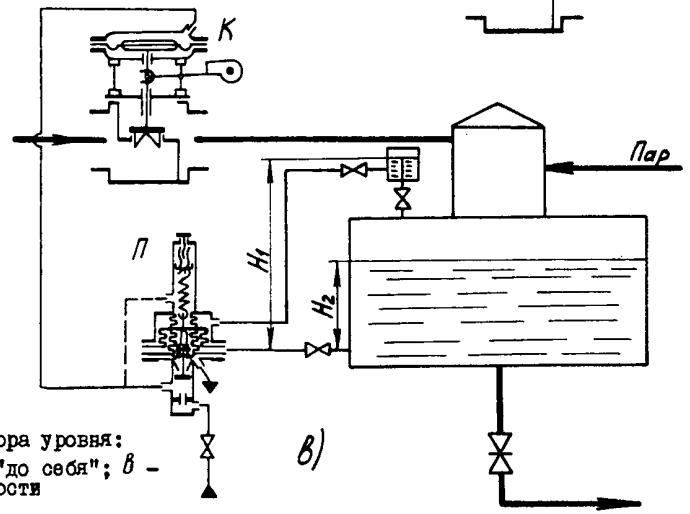
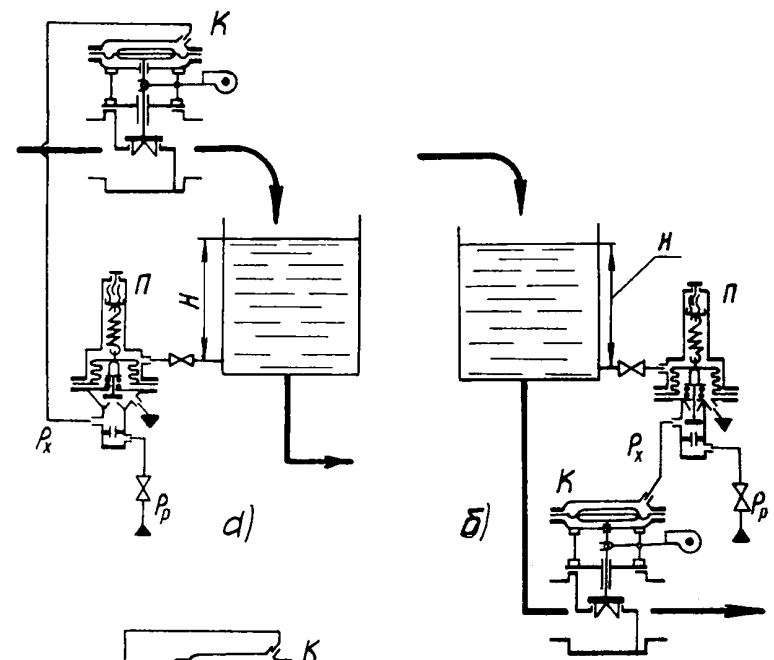


Рис. 7. Конструктивная схема включения регулятора уровня:  
 а - по давлению "после себя"; б - по давлению "до себя"; в - по перепаду давлений в закрытой емкости

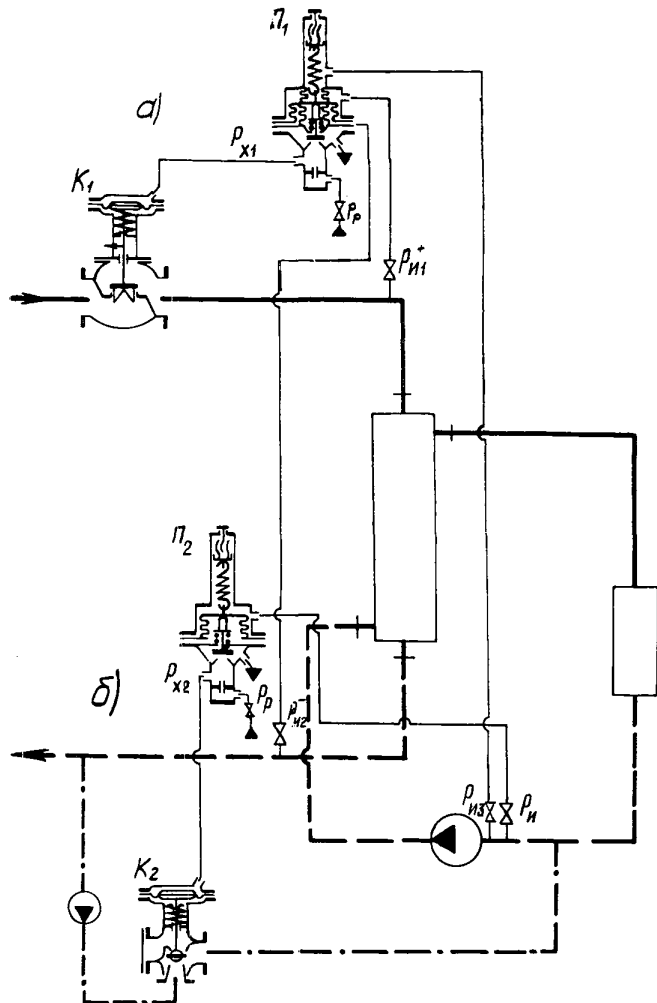


Рис. 8. Конструктивная схема включения регулятора перепада давлений с защитой при останове насоса (трехимпульсное регулирование) и регулятора подпитки системы отопления:

а -- регулятор перепада давлений (элементы  $\Pi_1$ ,  $K_1$ ); б -- регулятор подпитки (элементы  $\Pi_2$ ,  $K_2$ )

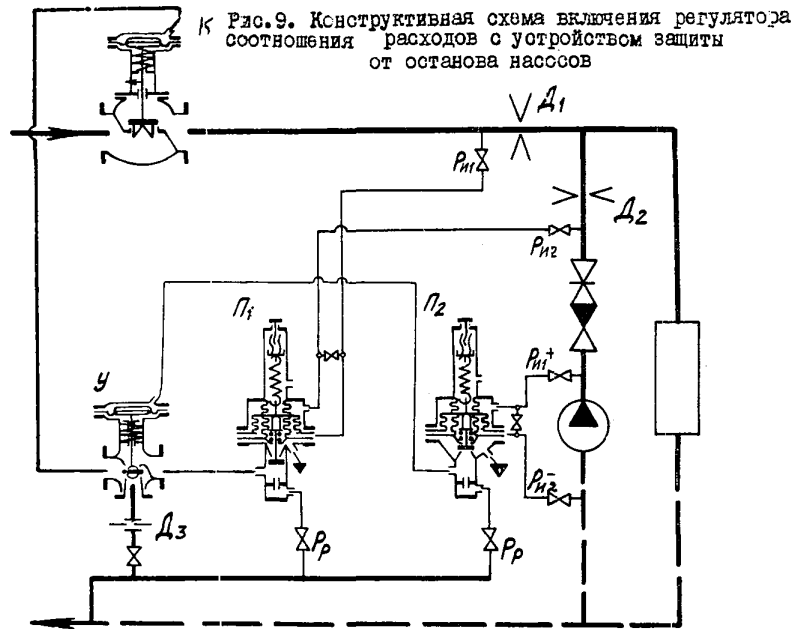


Рис. 9. Конструктивная схема включения регулятора соотношения расходов с устройством защиты от останова насосов

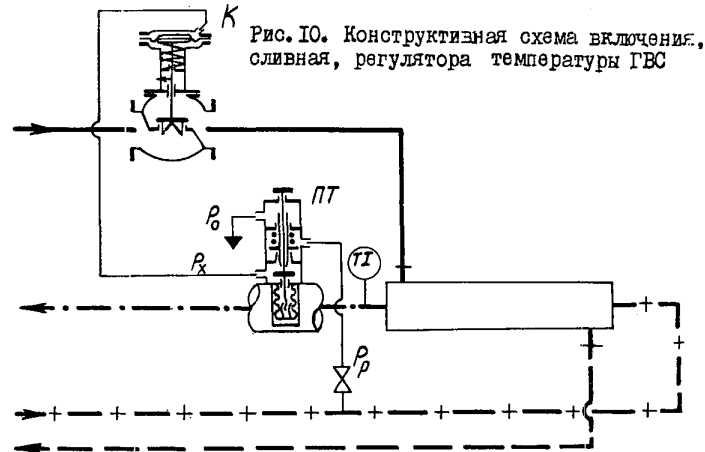


Рис. 10. Конструктивная схема включения, сливная, регулятора температуры ГВС

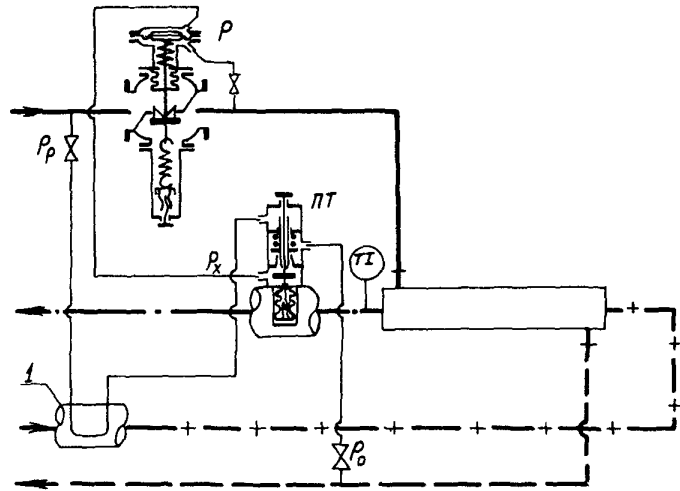


Рис. 11. Конструктивная схема включения бесшплинтового регулятора температуры ГВС:  
I - охладитель

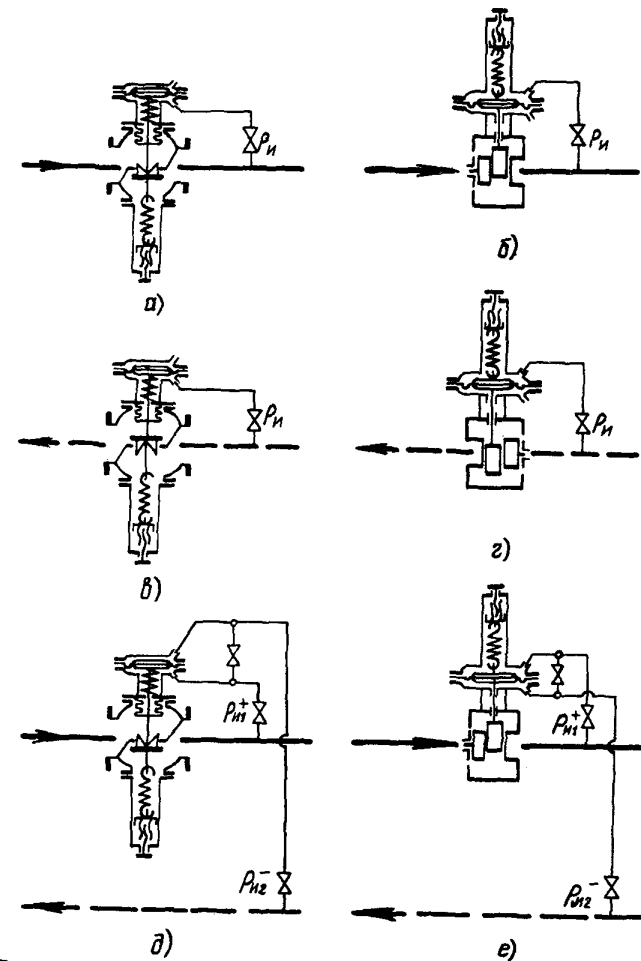


Рис. 12. Варианты конструктивных схем включения регуляторов прямого действия УРД и УРД-М:  
а, б - регулятор давления "после себя"; в, г - регулятор давления "до себя" (подпора); д, е - регулятор перепада давлений (напора)

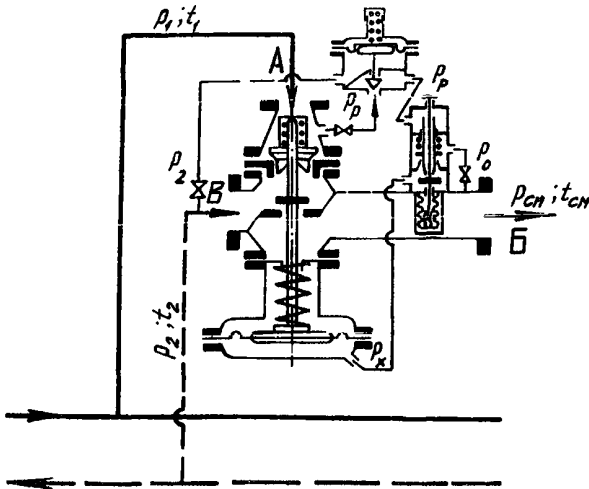


Рис. 13. Конструктивная схема включения регулятора температуры РТБ в узле смешения открытых систем ГВС

могут применяться регуляторы прямого действия УРРД, УРРД-М. Эти регуляторы просты по конструкции и надежны в эксплуатации, что объясняет их широкое применение на ЦТП и ИТП малой и средней производительности. Устройство и принцип действия УРРД и УРРД-М приведены в приложениях 7 и 8.

На рис. 12 изображены варианты конструктивных схем включений регуляторов прямого действия УРРД и УРРД-М. Принцип действия следующий: при увеличении регулируемого давления  $\rho_{и1}$  или разницы давлений  $\rho_{и1} - \rho_{и2}$  нарушается равновесие между усилием МММ и усилием настроечной пружины, что приводит к перемещению РО в сторону уменьшения (см. рис. 12, а, б, д, е) или увеличению (см. рис. 12, в, з) расхода регулируемой среды до восстановления регулируемого параметра.

3.8. Для автоматизации смесительных узлов систем теплоснабжения с непосредственным водоразбором с защитой систем отопления от опорожнения при интенсивном водоразборе применяется регулятор РТБ.

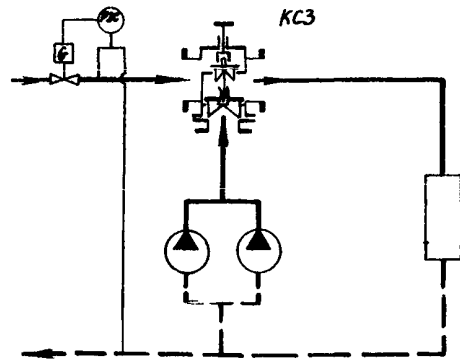


Рис. 14. Конструктивная схема включения клапана КСЗ в узле смешения с насосами на перемычке

На рис. 13 изображена конструктивная схема включения регулятора РТБ. Устройство и принцип действия регулятора РТБ приведены в приложении 9. Принцип действия регулятора заключается в изменении расхода горячей (прямой) воды (с параметрами  $\rho_1, t_1$ ), подмешиваемой в поток холодной (обратной) воды (с параметрами  $\rho_2, t_2$ ), в зависимости от изменения командного давления  $\rho_x$ , подаваемого в МММ смесительного клапана встроенным прибором ТМЦ.

3.9. На рис. 14 изображена конструктивная схема включения смесительного клапана с защитой типа НГ96548 и УКБ96548 (КСЗ), с помощью которого выставляется вручную необходимый коэффициент смешения и предотвращается попадание высокотемпературного теплоносителя в систему отопления. Устройство и принцип действия клапана изложены в приложении 10.

В приложении 11 приведен перечень завод-изготовителей средств автоматизации.

#### 4. НАЛАДКА РЕГУЛЯТОРОВ

4.1. Приступая к наладке регуляторов на технологическом оборудовании, необходимо убедиться в том, что при ручном обслуживании с помощью задвижек (при полностью открытом РО) технологическое оборудование работает нормально.

4.2. Перед включением регуляторов непосредственного действия необходимо проверить наличие давления рабочей среды и продукт соединительные (импульсные) линии в соответствии с требованиями [8].

В качестве рабочей среды для регулирующих приборов должна применяться водопроводная вода, при ее отсутствии - сетевая вода с температурой от  $+5^{\circ}\text{C}$  до  $+90^{\circ}\text{C}$  и давлением от 0,2 до 1,0 МПа ( $2-10 \text{ кгс/см}^2$ )\*. Использование воды с температурой выше  $90^{\circ}\text{C}$  со сливом ее в дренаж возможно только с применением предварительного охлаждения рабочей среды.

По техническим данным, среднесуточный эксплуатационный расход рабочей среды у приборов с дроссельным управляющим элементом (УЭ) равен 30 кг/ч с дискретным УЭ - 10 кг/ч.

В схемах регулирования может предусматриваться сброс рабочей среды в дренаж (сливная схема) или возврат его в точку с пониженным давлением  $P_0$  того же объекта регулирования (бессливная схема).

Сливная схема по сравнению с бессливной более проста и надежна в эксплуатации.

Бессливная схема применяется, как правило, в случаях, когда отсутствуют дренажные устройства, и при дефиците рабочей среды.

Следует учитывать, что осуществление бессливного варианта схемы возможно при наличии: достаточного перепада [не менее 0,2 МПа ( $2 \text{ кгс/см}^2$ )] между точкой отбора рабочей среды и точкой его возврата от регулирующих приборов в трубопровод и исполнительного устройства с МИМ двустороннего действия.

4.3. Если технологическое оборудование объекта регулирования оснащено несколькими регуляторами, то порядок их включения не должен нарушать режим работы этого оборудования.

Например, на насосной станции (см. рис. 4) сначала включается устройство расщетки (защиты) IV, затем регуляторы II, I и III.

\*Здесь и в других разделах Методических указаний параметры среды измеряются штатными приборами, имеющими погрешность не выше 1,5% диапазона измерения.

4.4. Затем приступают к пробным включениям регуляторов. Если при этом обнаружится, что регулятор работает неудовлетворительно, его необходимо наладить. Если регулятор имеет неисправности, их следует устранить. Возможные неисправности и способы их устранения приведены в приложении I2.

4.5. Наладка регуляторов включает в себя следующие операции:

- проверку правильности монтажа (приложение I3);

- проверку правильности сборки регулирующего клапана, регулирующего прибора или регулятора (прямого действия), установка оптимального хода УЭ, проверка соответствия сборки усилительного элемента схеме включения регулятора (см. приложения 4-10);

- подбор диаметра дросселя постоянного сечения;

- настройку регулятора на поддержание заданного давления;

- проверку качества работы регулятора.

4.5.1. Диаметр дросселя постоянного сечения УЭ подбирается при наладке регулятора опытным путем, исходя из следующих соображений: чем больше диаметр дросселя, тем выше скорость регулирования. Но увеличение диаметра дросселя может привести к тому, что клапан будет открываться недостаточно быстро.

Оптимальное значение диаметра дросселя постоянного сечения определяется в зависимости от давления рабочей среды ( $P_p$ ) при проведении наладочных работ и должно быть выбрано таким, чтобы скорость регулирования, как при закрытии, так и при открытии регулирующего клапана, при равных возмущениях была одинакова.

4.5.2. При настройке регуляторов проверяется наличие давления рабочей среды  $P_p$ , импульсного давления  $P_H$  или  $\Delta P_H$  плавность изменения (без рывков) управляющего (командного) давления  $P_x$  при постепенном воздействии на настроечные элементы. При этом необходимо следить после каждого воздействия за значением регулируемого параметра в установившемся состоянии.

Поворотом настроечного винта добиваются некоторого повышения командного давления. Приоткрываются запорные задвижки, с помощью которых поддерживался регулируемый параметр, до или после клапана. При наличии обводной линии открытие задвижки перед клапаном и за-



крытие задвижки на обводной линии производится синхронно. Уточняется значение регулируемого параметра воздействием на настроечный элемент. Полностью открываются задвижки (задвигка на обводной линии полностью закрывается и опечатывается).

4.5.3. После включения регулятора в работу проверяется качество регулирования при типовых возмущениях на объект регулирования (по расходу регулируемой среды). При этом следует фиксировать изменение регулируемого параметра во времени.

Возмущения должны быть максимально быстрыми, скачкообразными, на 20% заданного значения расхода, но не должны приводить к недопустимому отклонению параметра.

Качество регулирования при переходном процессе может быть охарактеризовано следующими показателями:

- наибольшее отклонение регулируемой величины  $y_{\max}$  во время переходного процесса от нового установившегося значения;

- время регулирования  $t_{\text{рег}}$ , характеризующее длительность переходного процесса. Оно определяется промежутком времени, по истечении которого отклонения регулируемой величины не выходят из зоны нечувствительности регулятора  $\delta$ . На рис. 15 приведена кривая изменения регулируемого параметра в замкнутой системе автоматического регулирования при скачкообразном изменении расхода.

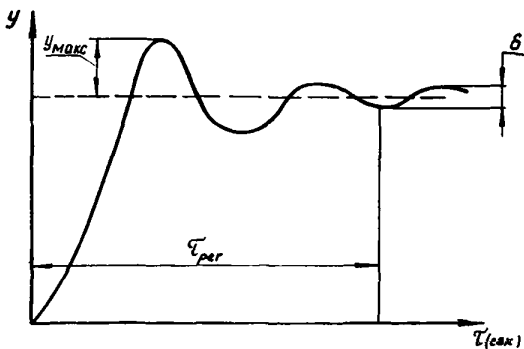


Рис. 15. Кривая процесса регулирования при скачкообразном изменении управляющего воздействия

Правильно настроенный регулятор должен поддерживать регулируемый параметр в пределах зоны нечувствительности и пропорциональности и обрабатывать внешние возмущения с затухающими колебаниями не более 2-3 полупериодов. На практике это означает, что при нанесении

возмущения, равного 20% заданного значения расхода, перерегулирование ( $y_{\max}$  - первое отклонение) не должно превышать 10% значения регулируемого параметра.

Если регулятор давления поддерживает регулируемый параметр с автоколебаниями, то необходимо увеличить зону его пропорциональности увеличением жесткости настроечной пружины за счет вывода части рабочих витков из работы путем ввертывания в пружину опорного дна.

Если первое отклонение ( $y_{\max}$ ) превышает на 10% значение регулируемого параметра, необходимо увеличить скорость регулирования увеличением диаметра дросселя, или установкой дискретного усилительного элемента (рис. П5.3, в, д), или применяя дополнительный усилитель (клапан ИК-25 на рис. П4.4).

На рис. 16 приведены сравнительные расходные характеристики дискретных I и дроссельных 2 усилительных элементов.

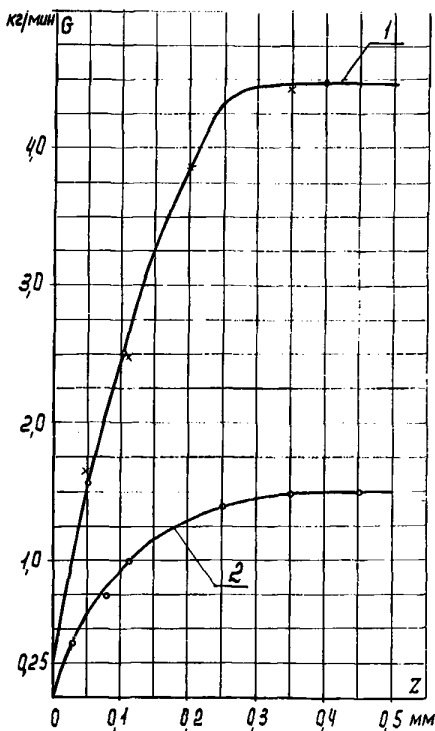


Рис. 16. Сравнительные расходные характеристики усилительных элементов:

I - дискретного; 2 - дроссельного

4.6. При выборе элементов устройства расщетки (см. рис. 5) и его наладке необходимо учитывать следующее:

- устройство расщетки в основном предназначено для частичной или полной расщетки тепловой сети на гидравлически изолированные зоны при останове подкачивающих насосов от обесточивания;

- сигналом на срабатывание устройства расщетки служит либо падение располагаемого напора на подкачивающих насосах, либо повышенные давления на стороне их всасывания (при профиле местности, понижающемся от источника тепла). Сигнал по падению располагаемого напора позволяет автоматически запустить в работу насосы после срабатывания устройства расщетки;

- установка клапана  $K_2$  не только позволяет дублировать обратные клапаны насосов (не отличающиеся высокой плотностью), но и осуществлять плавный набор нагрузки насосами после их включения;

- частичная расщетка, которая должна применяться преимущественно (при возможности технологического режима), так как она исключает замораживание системы теплоснабжения в

период холодов, достигается ограничением степени прикрытия клапанов  $K_1$  и  $K_2$  установкой ограничительных шайб под жесткий центр МИМ, что не дает РО клапанов полностью закрыться. Толщину шайбы выбирают исходя из расхода воды в режиме сокращенной циркуляции и дросселируемого напора на клапане при проведении наладочных работ;

- при расщетке клапан  $K_1$  должен закрываться быстрее, а открываться медленнее, чем клапан  $K_2$ . Это достигается установкой дросселя  $D_1$  постоянного сечения за вентилям В-4 меньшего размера, чем дросселя  $D_2$  за вентилям В-3, и увеличением степени сжатия пружины в клапане У-1. Размеры дросселей и степень сжатия пружины определяются в процессе наладки.

Из опыта наладки скорость закрытия клапана  $K_1$  должна быть в пределах 15-30 с. В приложении I4 приведен метод определения скорости перемещения РО.

## 5. ОБСЛУЖИВАНИЕ РЕГУЛЯТОРОВ

5.1. Регуляторы и устройства защиты должны обслуживаться специально обученным персоналом в соответствии с местной инструкцией, составленной применительно к данному объекту регулирования.

5.2. Во время эксплуатации необходимо контролировать работу регуляторов, используя для этой цели самопишущие и показывающие приборы.

Нормальная работа регуляторов характеризуется следующими признаками:

- регулируемый параметр должен поддерживаться в пределах зоны пропорциональности и нечувствительности;

- давление рабочей среды должно находиться в установленных пределах;

- командное давление ( $P_x$ ) должно находиться в пределах, обусловливаемых характеристиками регулирующего клапана и объекта регулирования. Нормальное значение этого давления находится в пределах 0,05-0,3 МПа (0,5-3,0 кгс/см<sup>2</sup>);

- из сливных штуцеров регулирующих приборов с дроссельными УЭ всегда должен происходить сброс рабочей среды, а с дискретным УЭ - в период регулирования.

5.3. Периодически необходимо:

- продувать соединительные (импульсные)

линии, промывать фильтр и отстойник, прочищать дроссель и движущиеся части усилительного элемента от солевых и механических отложений, систематически, с периодичностью, выбранной на основании опыта эксплуатации, но не реже 1 раза в месяц. Регулируемый параметр при этом поддерживается вручную с помощью задвижек, или, например, с помощью вентиля В-13 и В-14 (см. рис. 5) фиксируется РО в промежуточном положении во время проведения работ;

- подтягивать сальниковые уплотнения регулирующих клапанов и приборов, а в случае необходимости заменять набивку сальников;

- проверять движущие части исполнительных устройств изменением командного давления с помощью регулирующих приборов или натяжением настроечной пружины для регуляторов прямого действия на 1/4 рабочего хода, при этом затвор должен перемещаться плавно без рывков;

- проверять герметичность импульсных линий, соединений и средств автоматизации.

5.4. В период останова тепловой сети один раз в год проводить проверку технического состояния (полную ревизию) всех элементов регуляторов вне зависимости от их состояния.


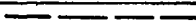
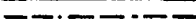

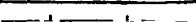





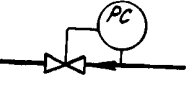
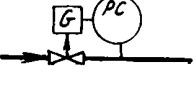
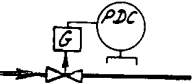

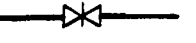
Порядок разборки приведен в заводских инструкциях по эксплуатации средств автоматизации.

5.5. Испытание на срабатывание расчески производить два раза в год: после окончания отопительного сезона (в целях выявления дефектов аппаратуры и исполнительных устройств)




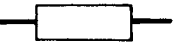
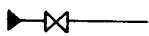
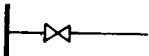

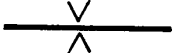
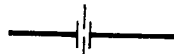
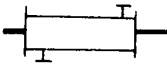
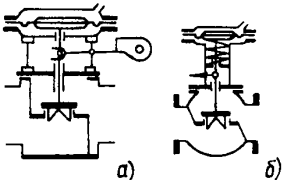

и перед началом отопительного сезона (в целях определения надежности и необходимой скорости срабатывания с задействованием всех электрических блокировок).

Приложение I  
Рекомендуемое

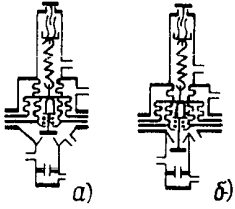
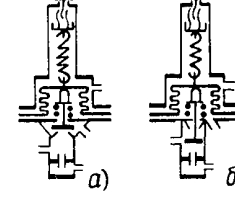
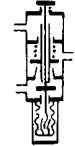
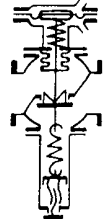
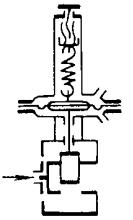
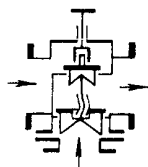
ОБОЗНАЧЕНИЯ ГРАФИЧЕСКИЕ, БУКВЕННЫЕ В СХЕМАХ

Графическое обозначение	Буквенные обозначения	Наименование
		Подающий трубопровод
		Обратный трубопровод
		Подпиточный трубопровод
		Трубопровод горячего водоснабжения
		Трубопровод холодного водоснабжения
		Показывающий манометр
		Самопишущий манометр
		Электроконтактный манометр
		Ртутный термометр
		Регулирующий орган (РО) с исполнительным механизмом (ИММ), открывающим РО при прекращении подачи управляющего сигнала
		Регулятор давления прямого действия "до себя"
		Регулятор давления непрямого действия гидравлический "после себя"
		Регулятор перепада давлений непрямого действия гидравлический
		Насос
		Задвижка

Продолжение приложения I

Графическое обозначение	Буквенные обозначения	Наименование
		Вентиль проходной
		Клапан обратный проходной
		Грязевик
		Потребители тепловой энергии
	P <sub>р</sub>	Подвод рабочей среды (без указания источника питания)
	P <sub>и</sub>	Отбор импульса
	P <sub>о</sub>	Слив рабочей среды
	Д	Сужающее устройство (диафрагма, дроссельная шайба) на вводах
	Д	Сужающее устройство (диафрагма, дроссельная шайба) на подводе к регулирующему прибору
		Водонагреватель скоростной
	К	Регулирующий клапан РК-1: а) условного прохода D <sub>у</sub> 300-700 мм; б) условного прохода D <sub>у</sub> 50-250 мм
	У(К)	Регулирующий трехходовой импульсный клапан ИК-25

О к о н ч а н и е   п р и л о ж е н и я   I

Графическое обозначение	Буквенные обозначения	Наименование
	<p>П</p>	<p>Прибор, регулирующий разницу давлений, РД-3а трехсифонной сборки с дроссельным управляющим клапаном, собранным: а) по рис. ПБ.3,а; б) по рис. ПБ.3,б</p>
	<p>П</p>	<p>Прибор, регулирующий давление, РД-3а односифонной сборки с дроссельным управляющим клапаном, собранным: а) по рис. ПБ.3,а; б) по рис. ПБ.3,б</p>
	<p>ПТ</p>	<p>Прибор, регулирующий температуру, ТИП</p>
	<p>Р</p>	<p>Универсальный регулятор расхода и давления УРРД (сборка рис. 12,а,б)</p>
	<p>Р</p>	<p>Универсальный регулятор расхода и давления модернизированный УРРД-М (сборка рис. 12,б,е)</p>
	<p>КСЗ</p>	<p>Клапан смесительный с защитой (КСЗ)</p>

ОСНОВНЫЕ ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ РЕГУЛЯТОРОВ

Наименование и тип регулятора	Технические характеристики регулирующих приборов или регуляторов						Технические характеристики исполнительных устройств					Ориентировочная цена исполняемого устройства или регулятора, руб.	
	Регулируемый параметр	Тип регулирующего прибора или регулятора	Предел настройки	Закон регулирования	Зона пропорциональности	Зона нечувствительности	Исполнительное устройство		Пропускная способность $K_v$ , т/ч	Относительная протечка, % $K_v$	Ход $S$ , мм		Масса, кг
							Тип	$D_y$ мм					
Регулятор давления непрямого действия, $P_y$ 1,6 МПа	Давление, МПа	РД-3а односильфонный с дроссельно-усилительным элементом  РД-3а с усилительным элементом дискретного действия - Ач	0,01-0,16 0,06-0,25 0,16-0,6 0,6-1,6	Пропорциональный	4-25% верхнего предела настройки	0,6-2,5% верхнего предела настройки	ИК-25	25	6	0	7	10	60
							РК-1	50	25	0,1	18	41	80
							РК-1	80	60	0,1	18	48	80
							РК-1	150	225	0,01	54	240	400
							РК-1	200	400	0,01	54	385	520
							РК-1	250	625	0,010	54	424	640
							РК-1	300	900	0,010	60	616	940
							РК-1	350	1220	0,005	65	736	1000
							РК-1	400	1600	0,005	90	1054	1500
							РК-1	500	2500	0,005	90	1066	1950
РК-1	600	3600	0,005	105	1988	2800							
РК-1	700	4900	0,005	130	2220	3200							
Регулятор давления прямого действия, $P_y$ 1,6 МПа	Давление, МПа	УРРД	0,06-0,1 0,1-0,25 0,16-0,4 0,25-0,6	Пропорциональный	До 20% верхнего предела настройки	До 2,5% верхнего предела настройки	УРРД	25	6	0,6	18	26	70
							УРРД	40	16	0,6	18	27,5	70
							УРРД	50	25	0,6	18	47	89
							УРРД	80	60	0,6	18	50	89
		УРРД-М	0,01-0,04 0,04-0,16 0,16-0,6		До 20% верхнего предела настройки	До 2,5% верхнего предела настройки	УРРД-М	25	6	0,6	10	14	70
							УРРД-М	50	25	0,6	10	15	70
							УРРД-М	80	60	0,6	18	19	89
Регулятор перепада давлений расхода (уровня) непрямого действия, $P_y$ 1,6 МПа	Перепад давлений, МПа	РД-3а трехсильфонный.	0,01-0,16 0,06-0,25 0,16-0,6 0,6-1,6	Пропорциональный	4-25% верхнего предела настройки	0,6-2,5% верхнего предела настройки	Данные те же, что и у регулятора давления непрямого действия						
	Уровень, мм вод.ст.		1000-16000		40-250 мм вод.ст.	До 10мм вод.ст.							
Регулятор перепада давлений расхода (уровня) прямого действия, $P_y$ 1,6 МПа		УРРД УРРД-М	Данные те же, что и у регулятора давления прямого действия										

Наименование и тип регулятора	Технические характеристики регулирующих приборов или регуляторов						Технические характеристики исполнительных устройств						Ориентировочная цена исполнительного устройства или регулятора, руб.
	Регулируемый параметр	Тип регулирующего прибора или регулятора	Предел настройки	Закон регулирования	Зона пропорциональности	Зона нечувствительности	Исполнительное устройство		Пропускная способность $K_v$ , т/ч	Относительная протечка, % $K_v$	Ход $S$ , мм	Масса, кг	
							Тип	$D_y$ мм					
Регулятор температуры непрямого действия, $P_y$ 1,6 МПа	Температура, °С	ТМП	10-160	Пропорциональный	До 6°С	0,6°С	По сливной схеме включения						
							ИК-25	25	6	0	7	10	60
							РК-1	50	25	0,1	18	41	80
							РК-1	80	60	0,1	18	48	80
							РК-1	150	225	0,01	54	240	400
							РК-1	200	400	0,01	54	345	520
							По бессливной схеме включения						
							УРРД	25	6	0,6	18	26	70
							УРРД	40	16	0,6	18	27,5	70
							УРРД	50	25	0,6	18	47	89
							УРРД	80	60	0,6	18	50	89
							Регулятор температуры прямого действия с промежуточным усилителем, $P_y$ 1,6 МПа	Температура, °С	РТБ (ТМП+КС)+З.У.	10-160	Пропорциональный	До 6° Предел настройки устройства защиты от 0,1 до 0,6 МПа	1°С
РТБ	50	25	0,6	10	50	200							
РТБ	80	60	0,6	12	60	230							
Клапан смесительный с защитой (КС3) НГ96548 УК96548 (27с2нж), $P_y$ 2,5 МПа	Назначение см. приложение 10								$K_v^{гор}$	$K_v^{холод}$			
	НГ96548	100	50	88	0,01	30	150	267					
	НГ96548	125	80	138	0,01	30	165	475					
	Г96548	150	125	208	0,01	40	200	526					
	НГ96548	200	200	334	0,01	60	750	696					
	НГ96548	250	315	525	0,01	60	430	804					
	96548	300	450	750	0,01	75	500	1180					
	УК96548	350	600	1000	0,01	85	750	1250					
	96548	400	800	1330	0,01	100	900	1350					
УК96548	500	1250	2084	0,01	120	1700	1682						

Примечание. Цена регулирующего прибора РД-3а односильфонного 78 руб.; РД-3а трехсильфонного 130 руб.; ТМП - 40 руб.

Приложение 3  
Справочное

УСЛОВИЯ ПРИМЕНЕНИЯ СРЕДСТВ АВТОМАТИЗАЦИИ

Тип средства автоматизации	Регулирующая среда	Температура регулируемой среды, °С	Условное давление регулируемой среды, МПа	Температура окружающего воздуха, °С	Относительная влажность, %
РК-1: D <sub>y</sub> 150+700 мм	Вода, пар, неагрессивный газ	До +230	1,6	От +5 до +60	Не регламентируется
D <sub>y</sub> 700 мм	То же	То же	2,5	То же	
РК-1 D <sub>y</sub> 50,80 мм	Вода, пар, воздух, неагрессивный газ	От -30 до +180	1,6	От +5 до +50	Соответствует группе В4 по ГОСТ 12997-76
ИК-25	Вода, пар, воздух	До +150	1,6	От +5 до +40	До 80 при температуре 35°С
УРРД-М	Вода	До +150	1,6	От +5 до +40	То же
УРРД	Вода, пар, воздух, неагрессивный газ	До +180	1,6	От +5 до +50	"-
РТБ	Вода	До +160	1,6	От +5 до +50	"-
РД-3а	Вода, пар, воздух, неагрессивный газ	От -30 до +180	1,6	От +5 до +50	"-
ТМ1	Вода, воздух, неагрессивный газ	От +10 до +160	1,6	От +5 до +50	"-
НГ96548 УКВ96548 (27с2нж) (КСЗ)	Сетевая вода	Горячая вода до 200. Холодная вода до 70. Смешанная вода до 105	2,5	До +60	До 95 при температуре 25°С

Приложение 4  
Справочное

КЛАПАНЫ РЕГУЛИРУЮЩИЕ ТИПА РК-1 (ИК-25)

I. Назначение и конструкция

Клапан регулирующий РК-1 (ИК-25) с односедельным неразгруженным РО и МИМ является исполнительным устройством гидравлических регуляторов непрямого действия.

В комплекте с регулирующими приборами РД-3А, ТМ1 и т.д. клапаны составляют регуляторы, обеспечивающие поддержание заданных

значений различных технологических параметров неагрессивных жидкостей и газообразных сред на объектах систем теплоснабжения и теплоснабжения, а также защиту этих объектов при нарушении гидравлического режима.

Клапан ИК-25 может применяться как ускоритель в схемах регулирования давления и автоматической защиты (рассечка) тепловых сетей для увеличения скорости срабатывания



клапанов РК-1 с большим условным проходом, а также как разделительное трехходовое исполнительное устройство.

Технические данные регулирующих клапанов приведены в приложении 2.

Принцип действия клапанов заключается в изменении расхода проходящей через него среды за счет перемещения затвора относительно седла в зависимости от изменения командного давления, поступающего в МИМ от регулирующих гидравлических приборов.

По конструктивному исполнению основных узлов (корпуса, МИМ и РО) клапаны подразделяются:

- по конструкции корпуса - на литые (рис. П4.1, П4.2, П4.4) и сварные (рис. П4.3);

- по материалу корпуса - на чугунные СЧ 18 (см. рис. П4.1, П4.4) и стальные 25 Л (см. рис. П4.2, П4.3);

- по присоединению к трубопроводу - на сварное (см. рис. П4.2, П4.3), фланцевое по ГОСТ 12820-80 (см. рис. П4.1), муфтовое (см. рис. П4.4);

- по возможности организации воздействия командного давления  $P_x$  - на одностороннего (см. рис. П4.1, П4.2, П4.4) и двустороннего (см. рис. П4.3) действия;

- по противодействующему усилию - на пружинные (см. рис. П4.1, П4.2, П4.4) и грузовые (см. рис. П4.3);

- по схеме сборки РО на закрывающие - нормально открытые (Н.О.) и открывающие - нормально закрытые (Н.З.) (см. рис. П4.2, б).

Основная схема сборки РО - Н.О. Однако с учетом особенностей некоторых объектов регулирования (деаэрационные установки, подпиточные линии и другие) конструкция клапанов с  $D_y$  от 50 до 250 мм, удовлетворяющих большинство объектов такого рода, предусматривает возможность сборки их по схеме Н.З. при оговаривании в заказе. Клапаны  $D_y$  более 300 мм собираются только по схеме Н.О.

## 2. Особенности наладки

Для приведения хода клапана в соответствие с техническими данными приложения 2 необходимо:

- обеспечить минимальное значение зазора равное  $Z_1 = 1+3$  мм, путем выворачивания жесткого центра 1 (см. рис. П4.1-П4.4) относительно штока 2 (если зазор отсутствует, то нет полного перекрытия проходного сечения седла);

- выставить стрелку 3 на ноль шкалы 4 при полном перекрытии затвором 5 седла 6;
- обеспечить  $Z_2 = S$ , где  $S$  - высота окна или полный ход клапана.

Затяжку сальниковых уплотнений производить таким образом, чтобы обеспечивалась герметичность вывода штока при сохранении плавности и легкости его хода при перемещении вручную.

Для обеспечения полного открытия регулирующего клапана при малых перепадах давлений на РО необходимо увеличить степень поджатия возвратной пружины 7 или развернуть груз 7' (см. рис. П4.3) для увеличения плеча рычага.

После определения оптимального хода РО клапана, требуемого для поддержания заданного параметра при максимальной нагрузке, дальнейшее открытие РО требуется ограничить. Ограничение открытия обеспечивается установкой шайбы 8 (см. рис. П4.1 и П4.2) или упора 9 (см. рис. П4.3) и позволяет увеличить скорость отработки регулятором (в состав которого входит и клапан) внешних возмущений.

На рис. П4.4 приведен общий вид импульсного клапана ИК-25 трехходового запорно-регулирующего двухседельного.

Клапан применяется как:

- дополнительный ускоритель в схемах регулирования давления в автоматической защите (рассечки) тепловых сетей для увеличения скорости перемещения РО клапанов с большим диаметром условного прохода ( $D_y > 250$  мм);

- исполнительное устройство в гидравлических регуляторах давления, перепада давлений, расхода, уровня или температуры непрямого действия в комплекте с приборами РД-3а или ТМ1 и другими;

- как разделительное трехходовое исполнительное устройство.

При работе клапана ИК-25 в качестве исполнительного устройства регулируемая среда подводится к нижнему патрубку и отводится в боковой патрубок. Второй боковой патрубок заглушается пробкой 10 (см. рис. П4.4).

При работе клапана в качестве трехходового устройства, а также как ускорителя при монтаже задействуются все три патрубка в соответствии со схемой автоматизации.

Сопротивление полностью открытого клапана РК-1 подсчитывается по формуле

$$S = \frac{10^5}{D_y^4} \frac{m \cdot v^2}{6}$$

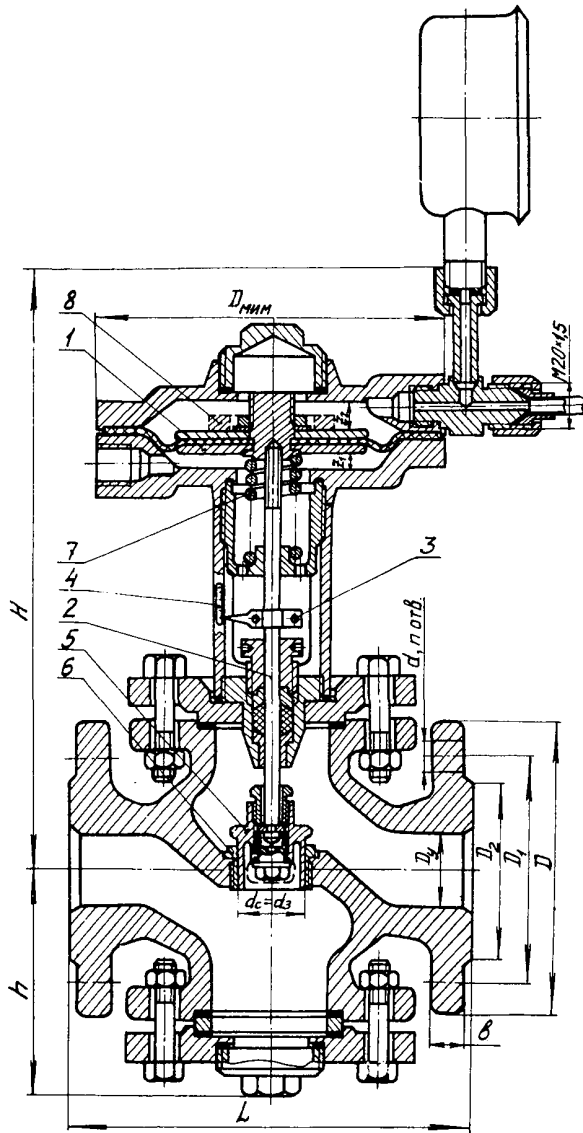


Рис. П4. I. Клапан регулирующий РК-I  $D_y$  50, 80 мм

Условный проход $D_y$	Габаритные присоединительные размеры, мм									
	L	D	$D_1$	$D_2$	$\delta$	d	H	h	$D_{мин}$	d, п отв.
50	230	160	125	102	17	18	370	170	172	4
80	310	195	160	138	19	18	370	170	172	4

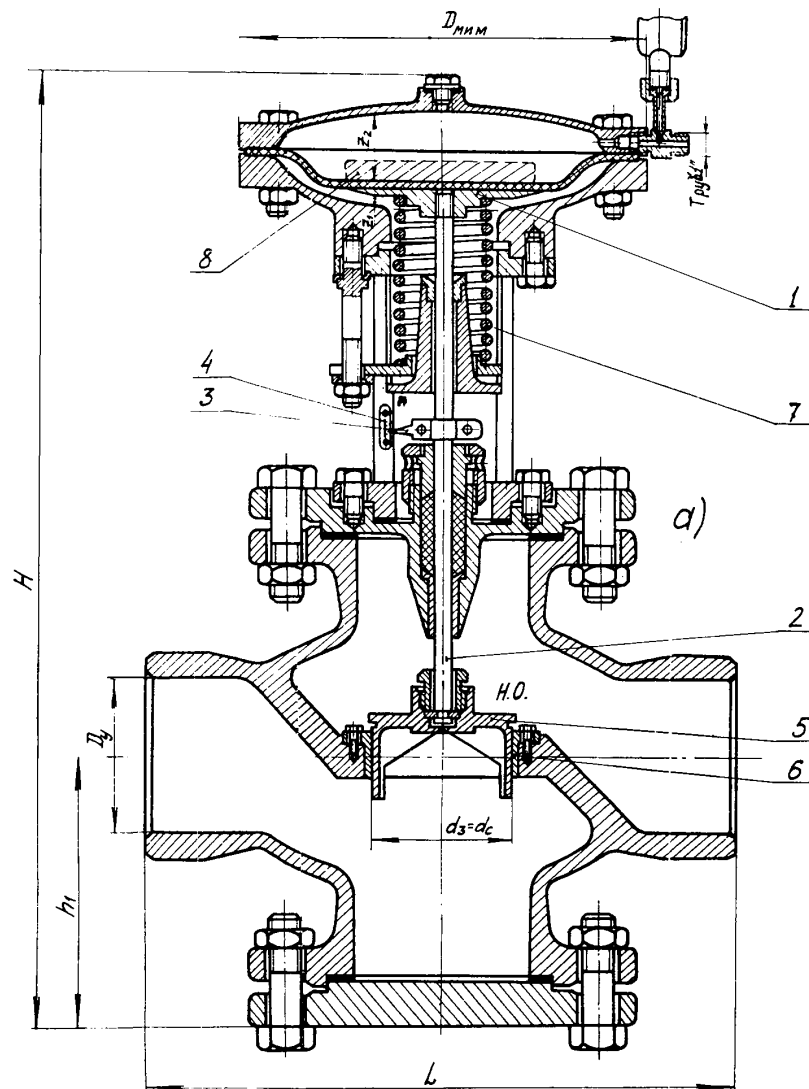
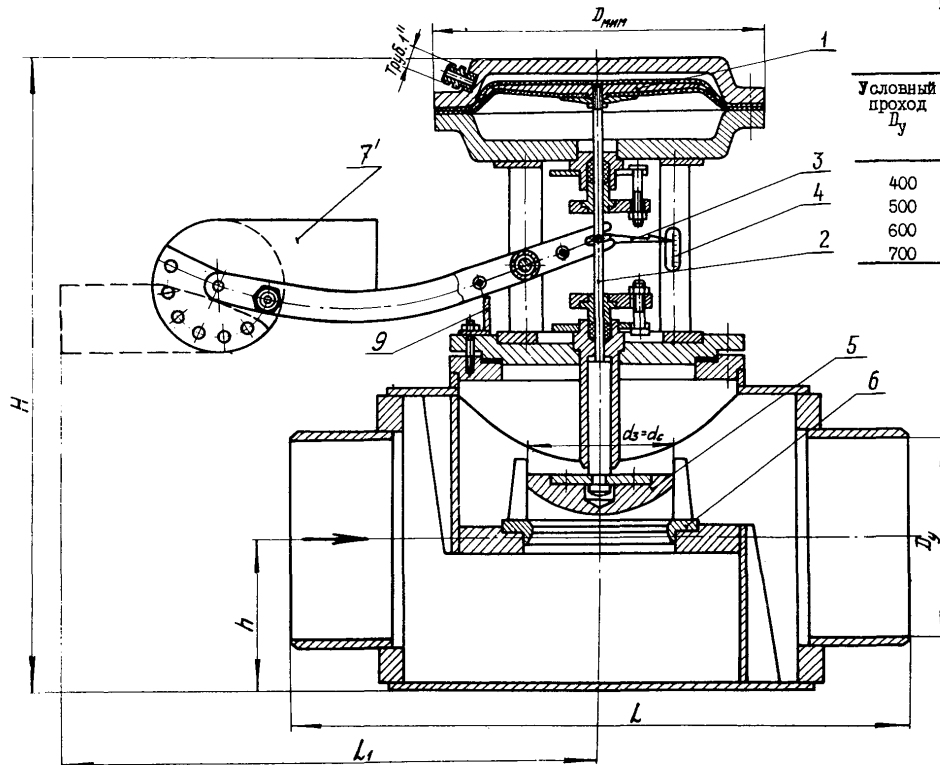


Рис. П4.2. Клапан регулирующий РК-1  
 $D_y$  150-350 мм

Условный проход $D_y$	Габаритно-присоединительные размеры, мм				
	H	$h_1$	L	$D_{\text{МММ}}$	$D_3$
150	988	211	440	460	125
200	1103	270	590	460	175
250	1194	315	680	460	200
300	1457	350	900	600	240
350	1512	285	1000	600	250

Рис. П4.3. Клапан регулирующий  
РК-1  $D_y$  400-700 мм



Условный проход $D_y$	Габаритно-присоединительные размеры, мм					
	H	h	L	$L_1$	$D_{нмт}$	$D_3$
400	1426	305	930	1475	800	300
500	1445	351	1020	1475	800	350
600	1828	351	1240	1660	1020	420
700	1934	401	1450	1660	1020	520

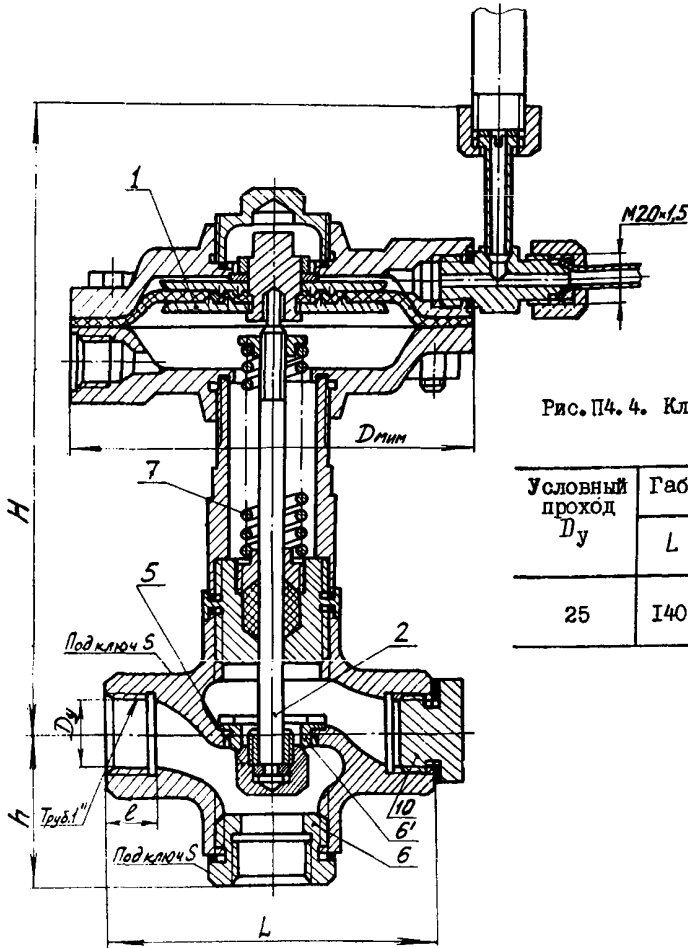


Рис. П4. 4. Клапан импульсный ИК-25  $D_y$  25 мм

Условный проход $D_y$	Габаритно-присоединительные размеры, мм					
	L	l	H	h	S	$D_{мин}$
25	140	20	231	62	41	172

где  $D_y$  - диаметр условного прохода, мм.

Ориентировочное определение диаметра условного прохода производится по следующим формулам:

$$\text{для воды } D_y = 10 \sqrt[4]{\frac{G^2}{\Delta p}} \text{ мм};$$

$$\text{для пара } D_y = 800 \sqrt{\frac{G}{c \gamma}} \text{ мм};$$

$$\text{для газа } D_y = 2 \sqrt[4]{\frac{Q^2 \gamma}{\Delta p p_2}} \text{ мм},$$

где  $G$  - максимальный расход воды или пара, т/ч;

$\Delta p$  - перепад давлений на клапане, кгс/см<sup>2</sup>;

$\gamma$  - плотность пара или газа, кг/м<sup>3</sup>;

$c$  - скорость пара, определяемая по формуле  $c = 91,53 \varphi \sqrt{H}$  м/с,

где  $\varphi$  - коэффициент скорости ( $\varphi = 0,6+0,7$ );

$H$  - адиабатический перепад (ккал/кг) при расширении пара от начальных значений давления и температуры перед клапаном до давления после него (перепад определяется по  $i-s$  диаграмме). Если давление пара за клапаном меньше критического, то в расчете следует принять критическую скорость;

$Q$  - максимальный расход газа, м<sup>3</sup>/ч;

$p_2$  - абсолютное давление газа на выходе из РО, кгс/см<sup>2</sup>.

Определенный расчетом по формуле диаметр клапана округляется в большую сторону до ближайшего стандартного значения.

ПРИБОР РЕГУЛИРУЮЩИЙ ТИПА РД-3а\*

1. Назначение и конструкция

Гидравлический регулирующий прибор РД-3а предназначен для применения в качестве чувствительно-усилительного и управляющего элемента гидравлических регуляторов давления, перепада давлений, расхода и уровня непрямого действия.

В комплекте с исполнительными устройствами, имеющими регулирующее или запорно-регулирующее устройство (затвор) и оборудованными МИМ, приборы применяются для автоматизации объектов систем теплоснабжения и теплоснабжения.

Прибор в комплекте с исполнительными устройствами может выполнять функции защиты объектов при аварийном нарушении гидравлического режима.

Прибор выполняется двух модификаций:

- односильфонная сборка для регулирования давления и уровня (по давлению), рис. П5.1;
- трехсильфонная сборка для регулирования перепада давлений, расхода и уровня (по перепаду давлений), а также давления и перепада давлений в бессливных схемах (рис. П5.2).

Технические данные регулирующего прибора РД-3а приведены в приложении 2.

На рис. П5.1 и П5.2 приведены общие виды прибора РД-3а трехсильфонной и односильфонной сборки, а на рис. П5.3, а, б, в, г, д - варианты сборок усилительного элемента (клапанка) дроссельного и дискретного - (АЧ) принципов действия. Принцип действия прибора (односильфонной сборки) с дроссельным усилительным элементом состоит в следующем.

Рабочая среда, подводимая к прибору через штуцер 1, проходит отстойник 2, фильтр 3, дроссель постоянного сечения 4, нижнее сопло 5 и попадает в камеру командного давления *a*, откуда она поступает либо в МИМ в виде командного давления  $p_x$ , либо в сливную камеру *б* и оттуда в дренажную воронку 6. Значение командного давления  $p_x$  зависит от положения заслонки 7 относительно верхнего сопла 8 и определяется равновесием между усилием настроечной пружины 9 с одной стороны и усилием от давления  $p_H$  на

эффективную площадь рабочего сильфона 10 с другой стороны.

Прибор трехсильфонной сборки отличается наличием еще двух сильфонов - нижнего II для отделения импульсного (минусового) давления от сливной камеры *б* и верхнего I2 для возможности заведения обратной связи по командному давлению или для заведения давления слива  $P_0$  при включении прибора по бессливной схеме.

2. Особенности наладки

Для получения необходимого проходного сечения для слива рабочей среды необходим зазор  $H = H_2 - H_1$  (см. рис. П5.1 и П5.2), где  $H_1$  - размер возвышения головки управляющего клапанка в сжатом состоянии от базовой плоскости  $P_1$  основания прибора, должен быть в пределах  $35,5 \pm 0,2$  мм. Этот размер обеспечивается либо выворачиванием головки I2 (см. рис. П5.3), либо установкой дополнительной прокладки I3 и измеряется на вывернутом управляющем клапанке в сжатом состоянии с учетом толщины прокладки (или резинового кольца I3);  $H_2$  - размер между базовой плоскостью  $P_1$ , основания прибора и дном сильфона [нижнего II (см. рис. П5.1) и рабочего I0 (см. рис. П5.1)], определяемый с помощью штангенциркуля при перемещении подвижной системы вверх до упора, что достигается натяжением пружины 9 вращением настроечного винта I4 по часовой стрелке. Размер  $H_2 = 37,2 \pm 0,37,8$  мм может обеспечиваться установкой дополнительной прокладки I5.

Полный ход подвижной системы сильфонов [или одного рабочего сильфона ( $Z = Z_1 + Z_2$ )] обеспечивается установкой ограничительных упоров и должен составлять 2,6-3,6 мм. Зазоры  $Z_1$  и  $Z_2$  при свободном состоянии сильфонов должны находиться в пределах 1,3-1,8 мм. Зазоры  $Z_1$  и  $Z_2$  могут обеспечиваться установкой дополнительных прокладок I8 и I9 и вворачиванием упора I7.

Диаметр дросселя управляющего клапанка равен 1,0 мм. В зависимости от  $p_D$  его необходимо уменьшать (зачеканивать).

\* Прибор РД-3а снимается с производства с 1986 г. и заменяется прибором РД-3М.

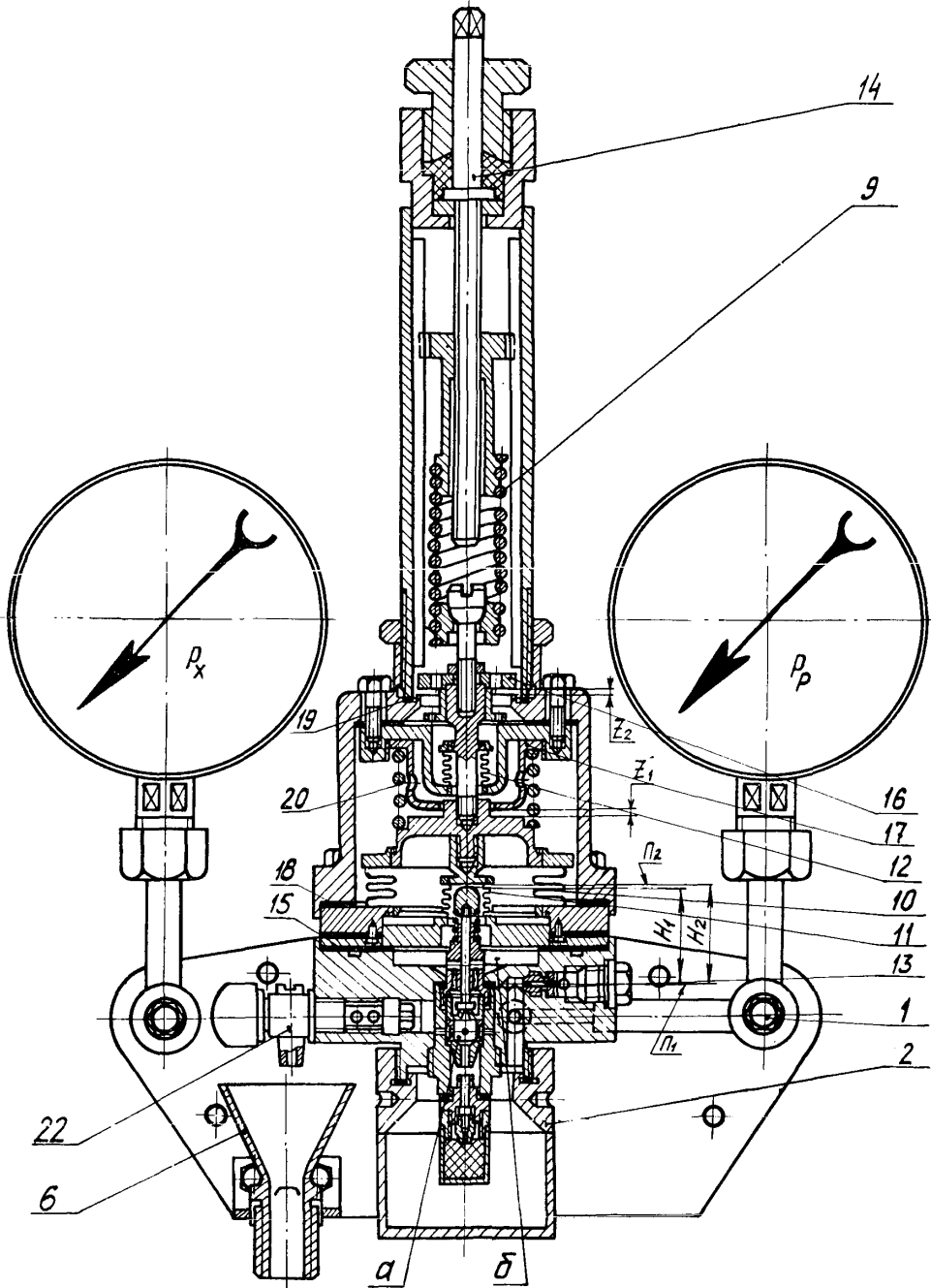


Рис. ПБ. I. Прибор регулирующий РД-3а односульфоновой сборки

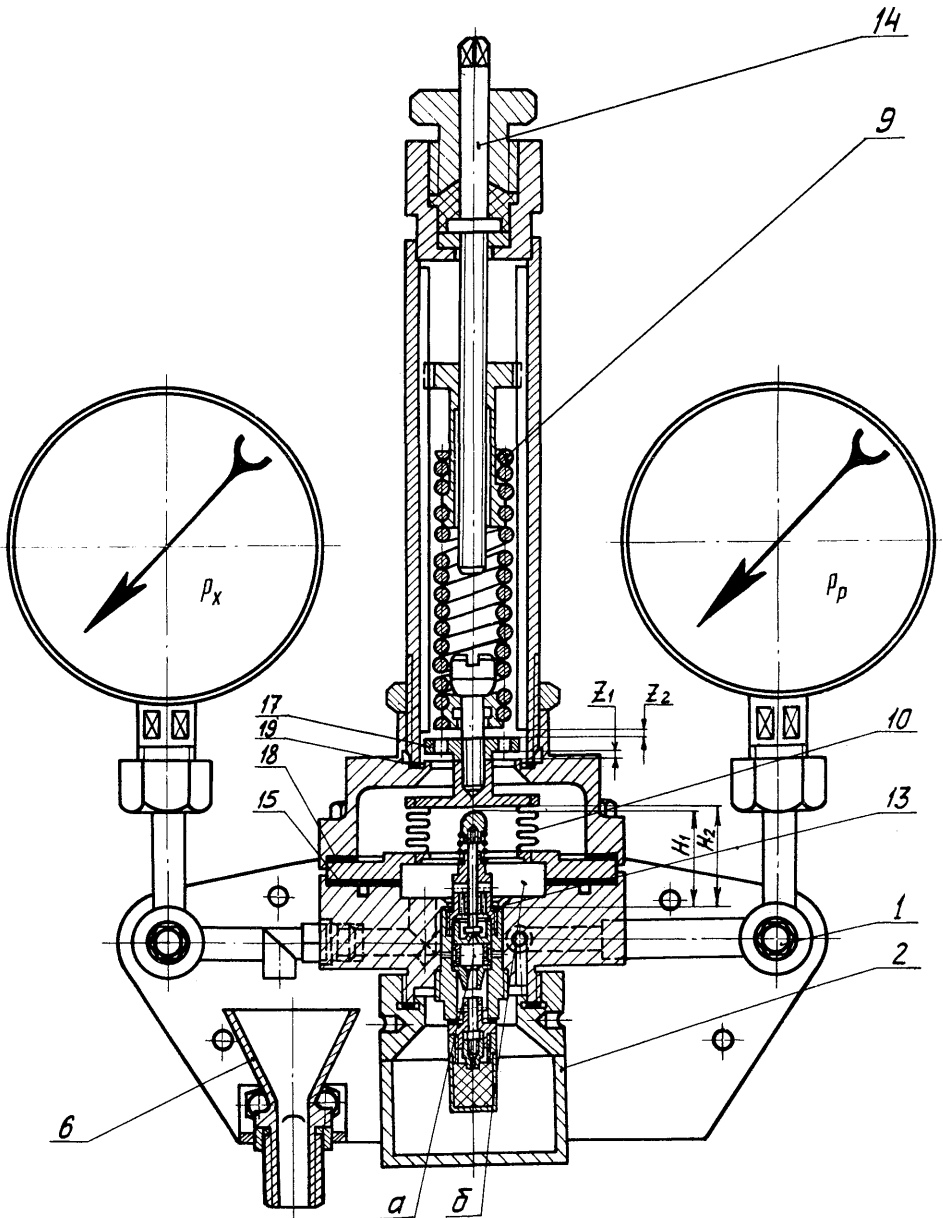


рис. ПБ. 2. Прибор регулирующий РД-3а трехотстойной сборки



Для уменьшения слива рабочей среды при полном закрытии заслонкой 7 верхнего содла 8 их необходимо притирать по поверхностям П притирочной пастой.

Настройка прибора на поддержание регулируемого параметра производится винтом Г4. Вращение по часовой стрелке приводит к увеличению командного давления  $P_x$  при сборке управляющего клапанка по вариантам б, д рис. П5.3 и к уменьшению при сборке - по вариантам а, в и г.

На штуцерах прибора нанесена маркировка в соответствии с п. 18 приложения 13 (позиции, обозначены цифрой с точкой).

В некоторых случаях возможна подача плюсового импульса  $P_{ин}^+$  через штуцер 5, а на 4, а минусового  $P_{ин}^-$  через штуцер 4, а не 5. В этом случае настройка прибора производится пружиной 20 с помощью упора Г7.

Для регулирования уровня (см. рис. 7, в) вводится сигнал жесткой отрицательной обратной связи по командному давлению  $P_x$  для дополнительного воздействия на рабочий сильфон в целях обеспечения более плавного регулирования заданного параметра. Для этого необходимо соединить между собой штуцеры 6 и 7 (см. рис. П5.4), а также, отвернув заглушку 21 (см. рис. П5.4), вывернуть винт, разъединяющий

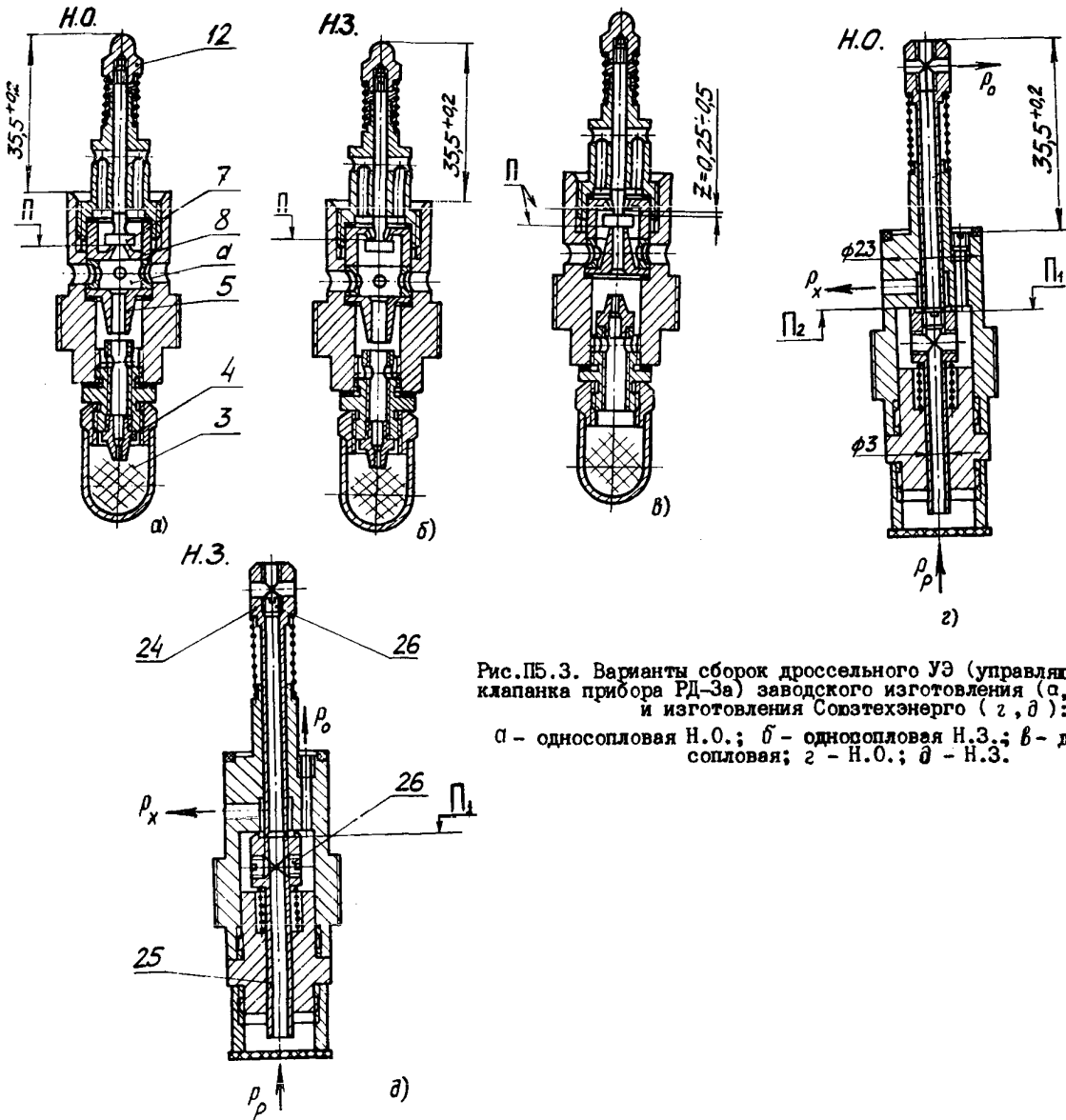


Рис. П5.3. Варианты сборки дроссельного УЭ (управляющего клапанка прибора РД-3а) заводского изготовления (а, б, в) и изготовления Совтехэнерго (г, д): а - односопловая Н.О.; б - односопловая Н.З.; в - двухсопловая; г - Н.О.; д - Н.З.

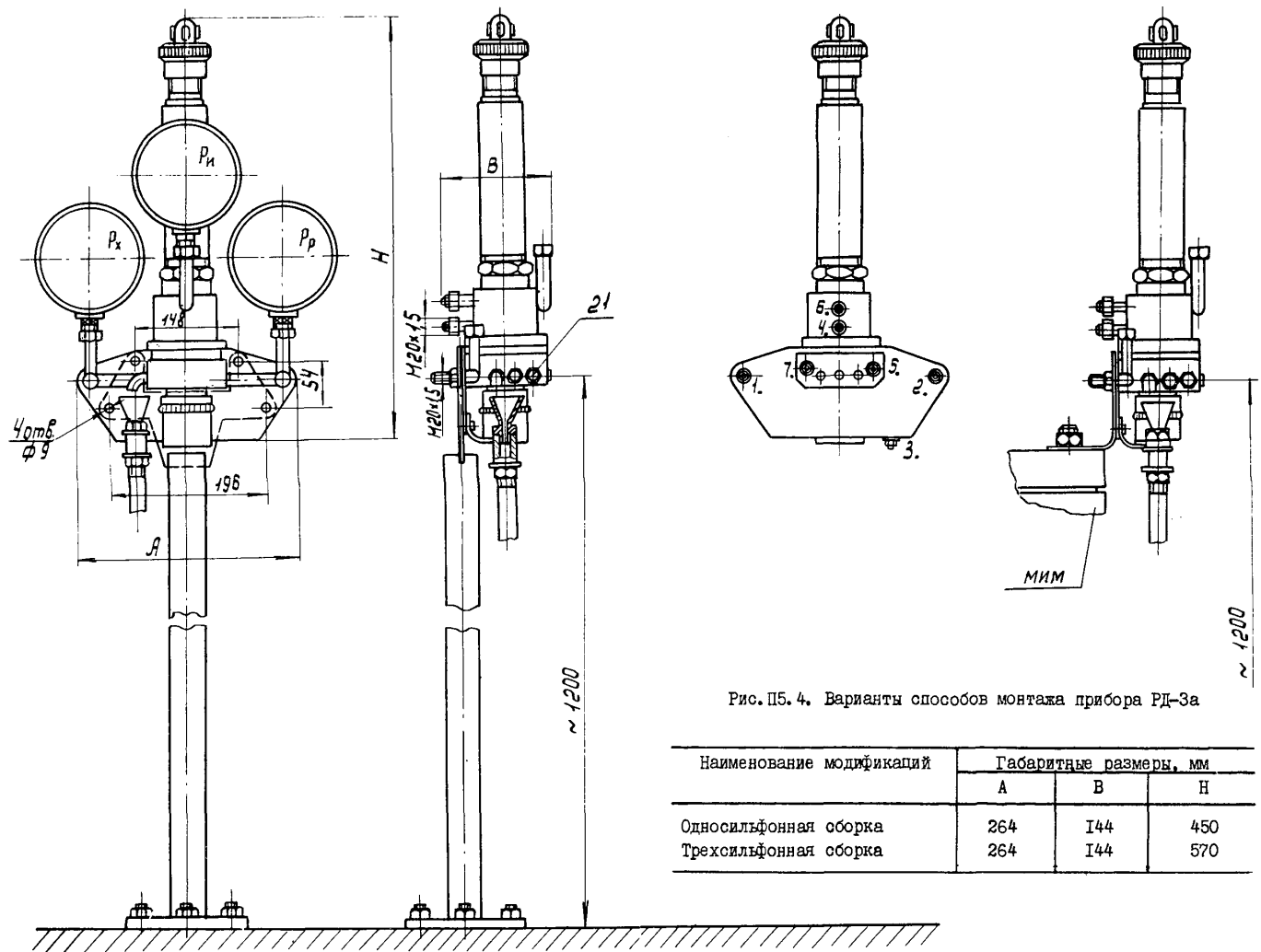


Рис. П5. 4. Варианты способов монтажа прибора РД-3а

Наименование модификаций	Габаритные размеры, мм		
	А	В	Н
Односифонная сборка	264	144	450
Трехсифонная сборка	264	144	570

камеру командного давления со штуцером 7.

Степень обратной связи устанавливается при наладке изменением положения колпачка обратной связи 22 (см. рис. П5.2).

Прибор может быть закреплен на стойке, кронштейне или клапане настроечным элементом вверх.

На рис. П5.3, г, д приведен общий вид дискретного УЭ - управляющего клапанка типа АЧ, разработанного ПО "Союзтехэнерго" для работы прибора РД-3а с клапанами РК-1, имеющими условный проход  $P_y$  300-700 мм, что позволяет увеличить скорость наполнения МИМ этих клапанов примерно в 3 раза.

Принцип действия управляющего клапанка сборки (см. рис. П5.3, г) следующий. При увеличении регулируемого параметра ( $\rho_n$ ) рабочий

сильфон 10 прибора перемещает вниз сначала верхний шток 24 до соприкосновения с посадочной кромкой  $P_1$ , тем самым прекращая сообщение командного давления  $\rho_x$  со сливом  $\rho_0$ , а затем и нижний шток 25, сообщая через посадочную кромку  $P_2$  давление рабочей среды  $\rho_p$  с камерой командного давления  $\rho_x$ . Командное давление  $\rho_x$  будет возрастать.

При уменьшении регулируемого параметра рабочий сильфон 10 перемещается вверх. Нижний шток 25 плотно перекрывает поступление рабочей среды в камеру командного давления по кромке  $P_2$ , а дальнейшее перемещение верхнего штока 24 сообщает давление  $\rho_x$  со сливом ( $\rho_0$ ). Командное давление  $\rho_x$  уменьшается.

Вариант сборки д) получается из варианта г) переустановкой винтов-заглушек 26.

## Приложение 6

### Справочное

#### ПРИБОР ТЕРМОРЕГУЛИРУЮЩИЙ ТИПА ТМП

##### 1. Назначение и конструкция

Терморегулирующий малоинерционный прибор типа ТМП является чувствительно-усилительным элементом гидравлических регуляторов температуры непрямого действия.

В комплекте с исполнительными устройствами - клапанами РК-1, ИК-25, УРРД, имеющими МИМ, приборы применяются для регулирования температуры, применяемые для автоматизации закрытых систем горячего водоснабжения, вентиляции, а также различных технологических процессов. В качестве комплектующего узла регуляторов РТБ приборы применяются для автоматизации узлов смешения открытых систем теплоснабжения с непосредственным водоразбором.

Технические данные прибора ТМП приведены в приложении 2.

На рис. П6.1 приведен общий вид прибора ТМП. Прибор работает следующим образом. Рабочая среда через штуцер 1 (при работе с клапанами, имеющими затвор Н.О.) подводится к усилителю прибора. Если температура наполнителя термобаллона 4 соответствует заданному значению температуры, то штырь 5 закрывает отверстие сопла 6, а последний - отверстие в сед-

ле 7. Вследствие этого проток и слив рабочей среды через прибор отсутствуют и командное давление  $\rho_x$ , поступающее из штуцера 2 к МИМ клапана имеет промежуточное значение в пределах  $\rho_0 \leq \rho_x \leq \rho_p$ .

При увеличении регулируемой температуры термобаллон, нагреваясь, перемещает штырь 5 и соответственно сопло 6 вверх, открывая проход рабочей среды  $\rho_p$  к штуцеру 2, что приводит к увеличению командного давления  $\rho_x$ .

При уменьшении регулируемой температуры термобаллон остывает, штырь 5 перемещается вниз, сопло 6 садится на седло 7. Дальнейшее перемещение штыря 5 открывает отверстие в сопле 6, через которое камера командного давления соединяется со сливом через штуцер 3, что приводит к уменьшению командного давления  $\rho_x$ .

В случае перегрева термобаллона происходит сжатие компенсационной пружины 8.

**Примечание.** В зависимости от транспортного запаздывания греющей среды от РО до теплообменного аппарата, тепловой инерционности самого теплообменного аппарата и расхода нагреваемой среды регулирующийся прибор ТМП может работать или в пропорциональном режиме регулирования, или в двухпозиционном.

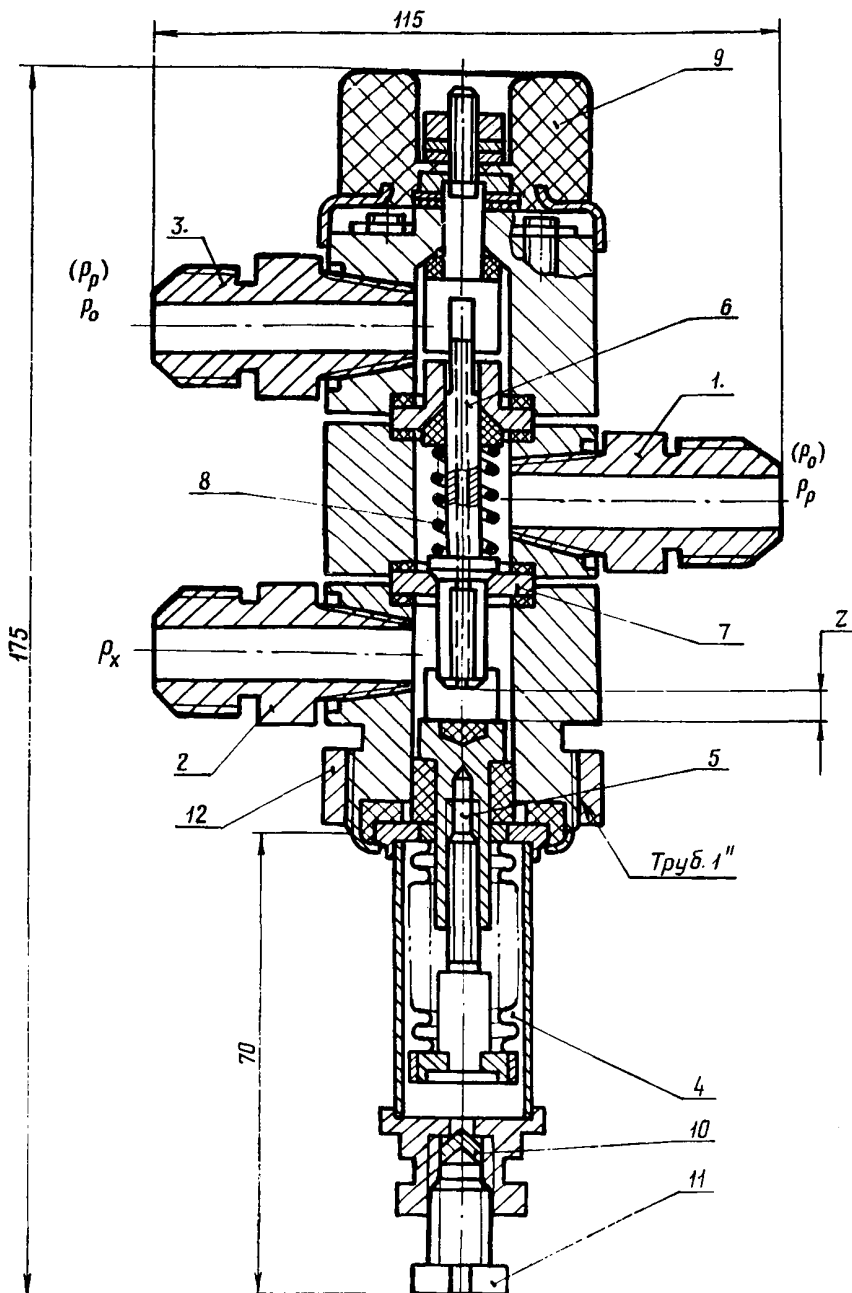


Рис. Пб. I. Прибор температурный ТМІ

## 2. Особенности наладки

Настройка на заданную температуру производится вращением колпачка 9. По стрелке к знаку "+" прибор настраивается на большую температуру, к знаку "-" на меньшую. Это происходит за счет выворачивания штока 5 из термобаллона и уменьшения зазора  $Z$  между фторопластовой прокладкой штока 5 и соплом 6.

При изменении регулируемой температуры сверх зоны пропорциональности, указанной в приложении 2 для ТМІ, необходимо проверить герметичность заполнения термобаллона.

Если (после предварительной разборки) при нажатии на шток 5 он утопает полностью или частично в термобаллоне, необходимо заново заполнить термобаллон термочувствительной жидкостью, например, керосином или спир-

том (заводской наполнитель - толуол) с помощью шприца, полностью удалив воздух, создавая постоянную вибрацию. Уплотнение должно обеспечиваться новой отожженной медной прокладкой 10 с помощью винта 11.

Прибор монтируется на трубопроводе посредством муфты 12, привариваемой к трубопроводу. Муфта поставляется вместе с прибором.

На штуцерах прибора (позиции с точкой рис. Пб. I) нанесена маркировка в соответствии

в пункте 18 приложения 13.

Варианты подсоединений линий (трубных проводок) к штуцерам в зависимости от схемы сборки затвора ИУ (клапана), комплектуемого с прибором, даны в таблице:

Схема сборки затвора	Маркировка штуцеров		
	1	2	3
Н.О. (РК-1)	$P_p$	$P_x$	$P_o$
Н.З. (УРРД)	$P_o$	$P_x$	$P_p$

Приложение 7  
Справочное

РЕГУЛЯТОР ТИПА УРРД\*

1. Назначение и конструкция

Универсальный регулятор расхода и давления прямого действия типа УРРД предназначен для поддержания давления, перепада давлений и расхода.

Применяется как регулятор прямого действия при автоматизации абонентских вводов жилых, общественных и промышленных зданий. В комплекте с приборами РД-3а, ТМ1 и т.д. применяется как исполнительное устройство (клапан) гидравлических регуляторов давления, перепада давлений, расхода и температуры прямого действия.

Технические данные приведены в приложении 2.

Общий вид регулятора представлен на рис. П7. I. В корпусе клапана 1 размещен односедельный регулирующий орган, состоящий из седла 2 и разгруженного сильфоном 3 затвора 4. Сверху корпуса размещен МИМ, состоящий из мембраны 5 с жестким центром, зажатой между крышками 6 и 7, и противодействующей пружины 8. Мембрана, сильфон и затвор соединены между собой штоками 9 и 9'.

Снизу корпуса размещен настроечный узел, состоящий из стакана 10, настроечной пружины 11, один конец которой соединен с затвором, другой с настроечным винтом 12.

Сильфон 3 предотвращает проникновение среды по штоку в окружающую атмосферу, а точнее, в нижнюю камеру МИМ. Эффективная площадь сильфона 3 подбирается равной эффективной

площади затвора 4, поэтому затвор от давления до регулятора (см. рис. 12, а, б) или после (см. рис. 12, в) разгружен. Рассмотрим принцип действия регулятора на рис. 12, а. Усилие возвратной пружины 8 (см. рис. П7. I) и регулируемое давление  $P_H = P_T$ , действуя на эффективную площадь затвора и мембраны МИМ, стремятся закрыть затвор 4 регулятора. В сторону открытия действует усилие настроечной пружины 11. При нарушении равновесия этих сил, например, увеличивается давление  $P_H$ , затвор 4 перемещается в сторону закрытия, сокращая расход среды через регулятор, восстанавливая регулируемое давление  $P_H$ .

Настройка регулятора производится настроечным винтом 12. При вращении его по часовой стрелке производится натяжение пружины 11 до тех пор, пока не устанавливается требуемый параметр давления  $P_H$ . Необходимо отметить, что при монтаже регулятора импульсную линию, соединяющую подмембранную камеру МИМ с давлением  $P_H$ , необходимо монтировать одновременно, так как в противном случае сильфон регулятора становится под одностороннее давление регулируемой среды, что при давлении свыше 6 кгс/см<sup>2</sup> приведет к разрыву сильфона и выводу из строя всего регулятора. Завод поставляет регуляторы с исполнением для работы по схемам рис. 12, а, б. Для использования регулятора в схеме рис. 12, в (для регулирования подпора) его необходимо разобрать, перевернуть затвор 4 и седло 2 вверх (см. рис. П7. I сборки б), укоротить шток 9' (приблизительно на

\* Регулятор УРРД снят с производства с 1985 г. и заменен регулятором УРРД-М.

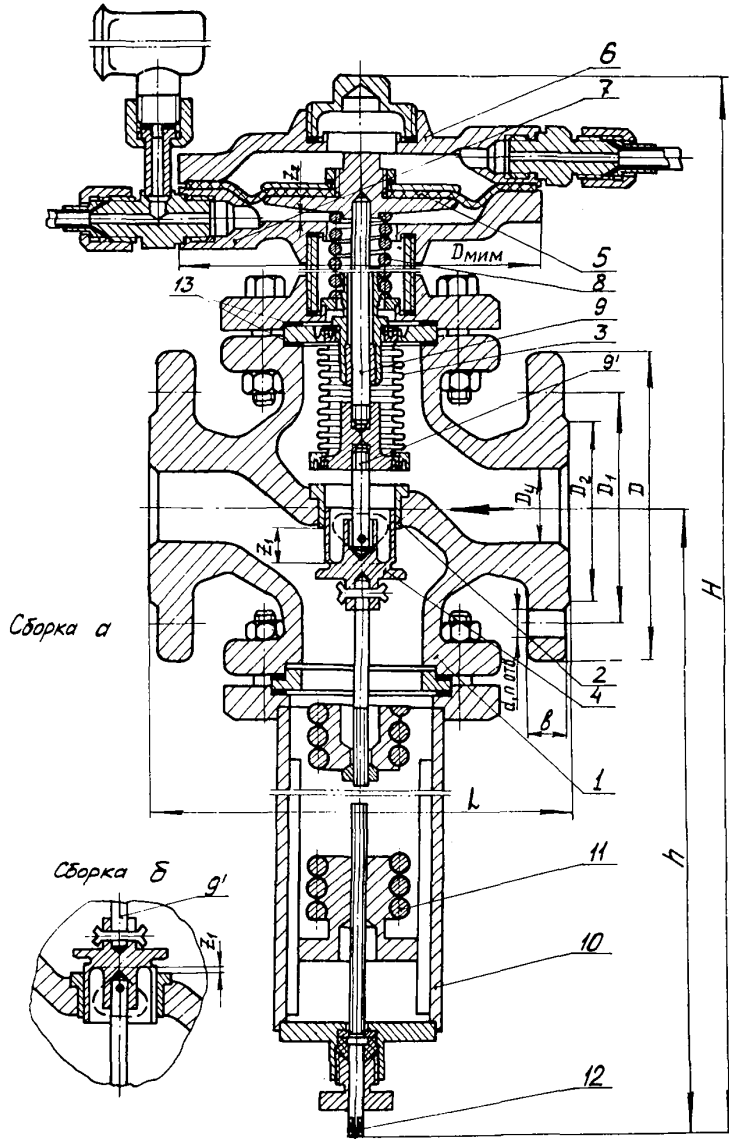


Рис. П7. I. Регулятор давления, расхода прямого действия УРД

Условный проход $D_y$	Габаритно-присоединительные размеры, мм									
	L	D	$D_1$	$D_2$	b	d	H	h	$D_{МИМ}$	d, n отв.
25	160	115	85	68	16	14	750	450	172	4
40	200	145	110	88	17	18	750	450	172	4
50	230	160	125	102	17	18	815	450	172	4
80	310	195	160	138	19	18	815	450	172	8

20-25 мм по месту), просверлив затем в нем новое отверстие для штифта, и снова собрать регулятор.

Регулятор УРРД, как и любой другой регулятор прямого действия, не обладает необходимой плотностью. Однако, применяя регулятор УРРД в качестве исполнительного устройства (клапана), можно получить необходимую плотность.

## 2. Особенности наладки

Для обеспечения полного проходного сечения необходимо обеспечить полный ход клапана

$$S = Z_1 + Z_2 = I I + I 3 \text{ мм,}$$

где при сборке *a*  $Z_1 = 7+8$  мм и  $Z_2 = 4+5$  мм;

при сборке *b*  $Z_1 = 4+5$  мм и  $Z_2 = 7+8$  мм,

зазоры  $Z_1$  и  $Z_2$  выдерживаются изменением толщины прокладок *I3* при свободном (без прогиба) положении сильфона *3*.

## Приложение 8

### Справочное

#### РЕГУЛЯТОР ТИПА УРРД-М

Универсальный регулятор расхода и давления модернизированный прямого действия УРРД-М предназначен для поддержания действия, перепада давлений или расхода.

Регулятор типа УРРД-М применяется как регулятор прямого действия при автоматизации абонентских вводов жилых, общественных и промышленных зданий. В комплекте с приборами РД-3а и т.д. применяется как исполнительное устройство гидравлических регуляторов давления, перепада давлений и расхода.

Технические данные регулятора приведены в приложении 2.

На рис. П8.1 и П8.2 приведен регулятор, в корпусе которого размещен регулирующий орган, состоящий из подвижного 1 и неподвижного 2 седел и кольцевого разгруженного затвора 3.

Сверху корпуса находится МИМ, состоящий из мембраны 4 с жестким центром 5, зажатой между чашами 6 и 7 и стакана 8 с настроечной пружиной 9. Один конец пружины соединен с настроечным винтом 10, а другой - с жестким центром мембраны 5.

Затвор и жесткий центр соединены между собой штоком 11. В зависимости от схемы регулирования регулирующий орган - кольцевой затвор может быть перенастроен по Н.О. или Н.З. вариантам. Для этого необходимо отвернуть пробку 12 и гайку 13 и, вращая винт 14, переместить затвор 3 в необходимое положение.

Принцип действия регулятора заключается в изменении расхода проходящей через него среды в зависимости от изменения значения регулируемого параметра.

Регулятор УРРД-М (при использовании его как регулятора прямого действия) в зависимо-

сти от назначения включается по двум основным схемам.

По первой схеме (см. рис. 12,б и 12,е) уравновешивающая пружина стремится открыть затвор клапана, а регулируемое давление ( $P_D$ ), подведенное на мембрану, действует в противоположном направлении (регулирование давления "после себя" и регулирование расхода или напора).

По второй схеме уравновешивающая пружина стремится закрыть затвор клапана, а регулируемое давление ( $P_D$ ), подведенное на мембрану, действует в противоположном направлении (регулирование давления "до себя", см. рис. 12,з).

Заданное значение регулируемого параметра определяется натяжением настроечной пружины (в пределах каждого диапазона настройки). При отклонении параметра от заданного значения равновесие сил, действующих на мембрану, нарушается, что приводит к перемещению затвора в нужную сторону и поддержанию регулируемой величины в заданных пределах.

При регулировании расхода или перепада давлений необходим уравнительный вентиль (см. рис. 12,е) для защиты мембраны от одностороннего давления. При включении регулятора в работу в первую очередь открывается уравнительный вентиль, затем импульсные, и уравнительный вентиль опять закрывается. При отключении регулятора порядок действий обратный.

Регулятор устанавливается на горизонтальном участке трубопровода настроечным элементом вверх, между фланцами 15 с помощью шпилек 16 (рис. П8.3). Фланцы и шпильки в комплект поставки не входят.

Фланцы для монтажа регулятора должны изготавливаться по ГОСТ 12820-80, а шпильки по ГОСТ 22042-76.

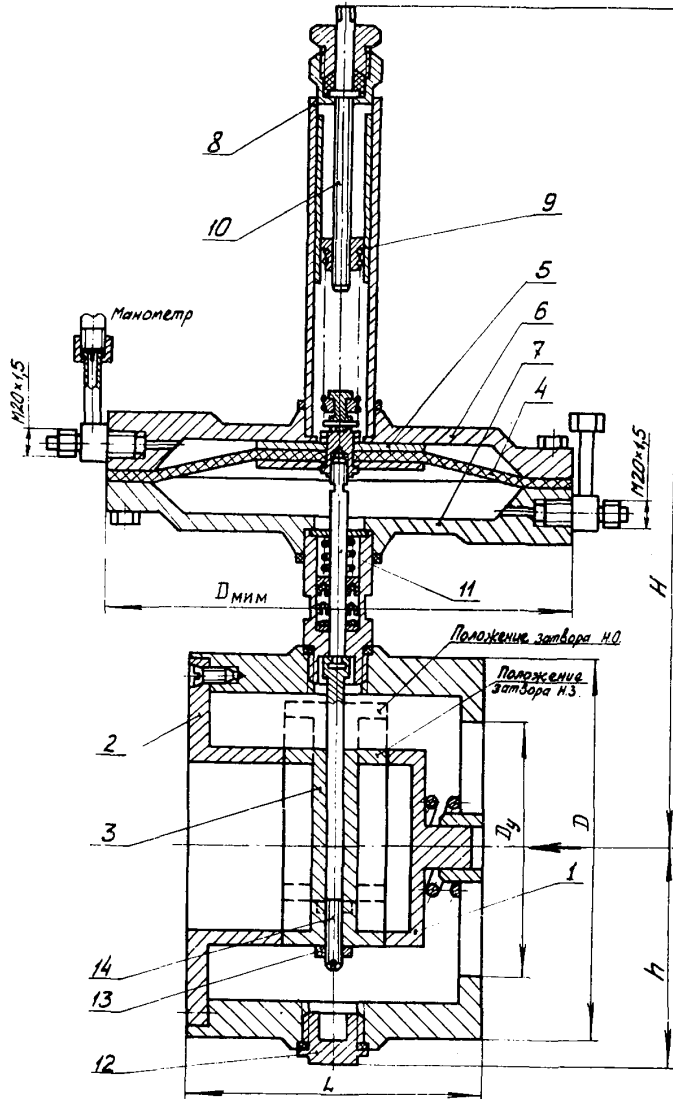


Рис. ПВ. I. Регулятор давления, расхода прямого действия УРД-М,  $D_y$  80 мм

Условный проход регулятора $D_y$	Габаритно-присоединительные размеры, мм					Пределы настройки (давление, перепад), МПа
	L	H	h	D	$D_{МИМ}$	
80	110	500	88	142	220	0,01-0,04
	110	500	88	142	172	0,04-0,16
	110	500	88	142	132	0,16-0,6



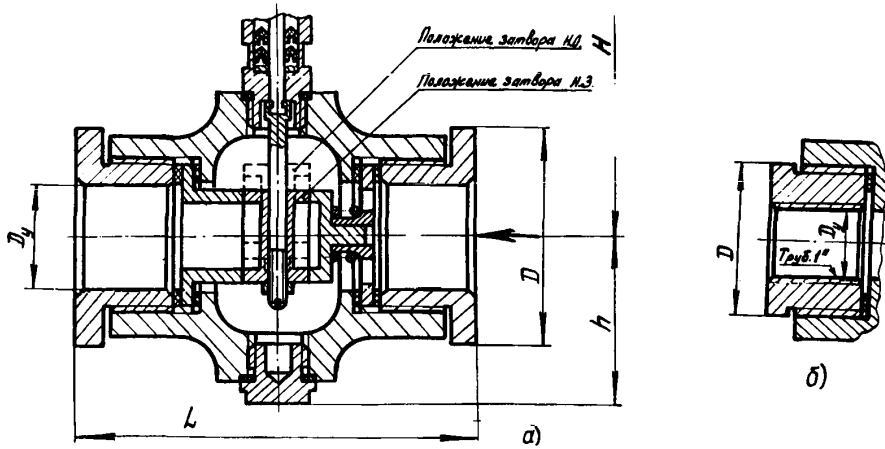


Рис. ПВ.2. Регулятор давления, расхода прямого действия УРРД-М:  
а -  $D_y$  50 мм; б -  $D_y$  25 мм

Условный проход регулятора $D_y$	Габаритно-присоединительные размеры, мм					Пределы настройки (давление, перепад), МПа
	L	H	h	D	$D_{мин}$	
25	II0	460	72	70	220	0,01-0,04
	II0	460	72	70	172	0,04-0,16
	II0	460	72	70	132	0,16-0,6
50	II0	460	72	90	220	0,01-0,04
	II0	460	72	90	172	0,04-0,16
	II0	460	72	90	132	0,16-0,6

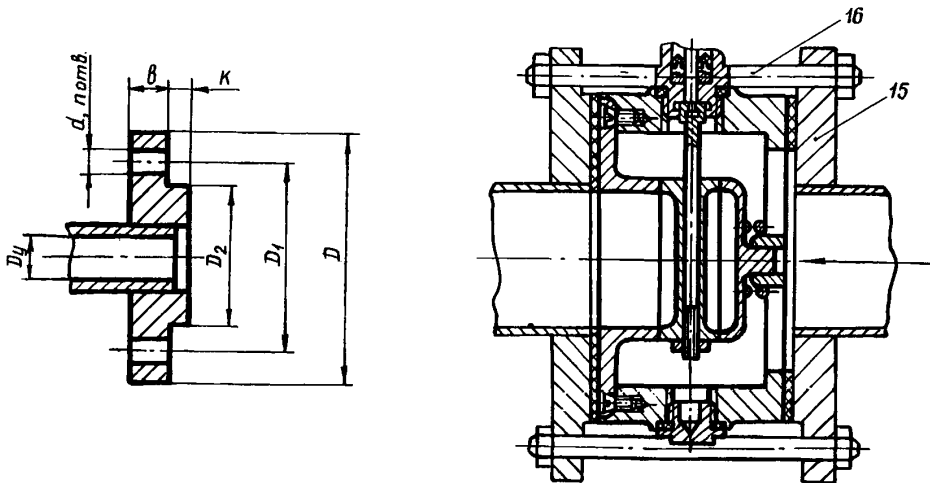


Рис. ПВ.3. Размеры фланцев и шпилек для монтажа регуляторов УРРД-М  $D_y$  50-80 мм

Условный проход $D_y$ (регулятора)	Габаритно-присоединительные размеры, мм							Длина шпилек, мм	Диаметр шпилек, мм
	D	$D_1$	$D_2$	d	K	$\delta$	$d_n$ отв.		
50	180	145	109	18	4	19	4	240	M16
80	215	180	149	18	4	21	8	200	M16

РЕГУЛЯТОР ТИПА РТБ

I. Назначение и конструкция

Регулятор температуры блочный РТБ предназначен для поддержания постоянства температуры смешанной воды, поступающей к потребителю, и прекращения подачи ее при нарушении гидравлического режима.

Регулятор применяется для автоматизации смесительных узлов открытых систем водоснабжения с защитой систем отопления от опорожнения при интенсивном водоразборе, а также присоединений воздухоподогревателей второго подогрева кондиционирования воздуха.

Технические данные приведены в приложении 2.

На рис. П9. I представлен общий вид регулятора с диаметром условного прохода 40, 50, 80 мм, который комплектуется в одном блоке, состоящем из исполнительного устройства - клапана регулирующего смесительного и смонтированного на нем прибора ТМІ и устройства защиты ЗУ.

Клапан регулирующий смесительный состоит из корпуса 4 и патрубка І2, внутри которых смонтировано двухседельное запорно-регулирующее устройство. В него входят нижний 25, верхний І3 затворы и седло І5 с профилированными окнами в нижней части. Седлом нижнего затвора 25 является обработанная плоскость раздельной стенки корпуса. Внутри верхнего затвора и седла размещено смесительное устройство, состоящее из смесительного затвора І4, пружины ІІ, гайки І0. Седлом для затвора І4 служит нижняя часть затвора І3.

Снизу корпуса на стакане 27 установлен МИМ, состоящий из крышек 6 и 8, зажатой между ними мембраны 7 с жестким центром 9 и размещенной в стакане противодействующей пружины 28.

Внутри корпуса проходит полый шток 26, на котором неподвижно закреплен затвор 25 и свободно - затвор І4. Один конец штока закреплен в жестком центре 9 МИМ, а другой, свободно перемещаясь, либо утопает в смесительном затворе (при закрытом нижнем и верхнем затворах), либо упирается в дно верхнего затвора. На рис. П9. I шток показан в положении, когда конец его упирается в дно верхнего затвора при полном открытии нижнего затвора.

Устройство защиты ЗУ состоит из корпуса І8 и крышки І9, между которыми зажата резиновая мембрана 20 с жестким центром 2І и клапаном 22. Внутри крышки расположена пружина 23, упирающаяся в жесткий центр и настроенную гайку 24. Корпус имеет штуцера для подсоединения линий рабочей среды  $p-3'$ , давления  $p_2 - 5'$  (из обратного трубопровода системы отопления) и резьбовое отверстие для установки устройства на штуцер 3 прибора ТМІ. Устройство защиты предназначено для перекрытия линий рабочей среды (с давлением  $p_p = p_1$ ) при уменьшении импульсного давления  $p_2$  меньше настройки пружины 23. Настройка на регулирующую температуру производится вращением колпачка І7 прибора ТМІ.

Прибор ТМІ поз. І6 имеет три маркированных штуцера для подсоединения линий:

- І. - слив рабочей среды  $p_0$ ;
2. - отвод командного давления  $p_x$ ;
3. - подвод рабочей среды  $p_p$ .

Конструкция ТМІ как комплектующего изделия, входящего в регулятор РТБ, приводится в приложении 6.

Принцип действия регулятора заключается в изменении расхода горячей (прямой) воды (с параметрами  $p_1, t_1$ ), подмешиваемой в поток холодной (обратной) воды (с параметрами  $p_2, t_2$ ), в зависимости от изменения командного давления  $p_x$ , подаваемого в МИМ смесительного клапана от прибора температуры ТМІ.

Принцип действия работы защиты регулятора заключается в перекрытии потока смешанной воды, поступающей к потребителю (с параметрами  $p_{см}, t_{см}$ ) при падении давления  $p_2$  в обратном трубопроводе ниже значения статического давления для местной системы отопления.

2. Режим регулирования  
(давление  $p_2$  в обратном трубопроводе выше статического давления в местной системе отопления)

Под действием давления  $p_2$  на мембрану 20 клапанок 22 поднимается в крайнее верхнее положение, отверстие в штуцере 3

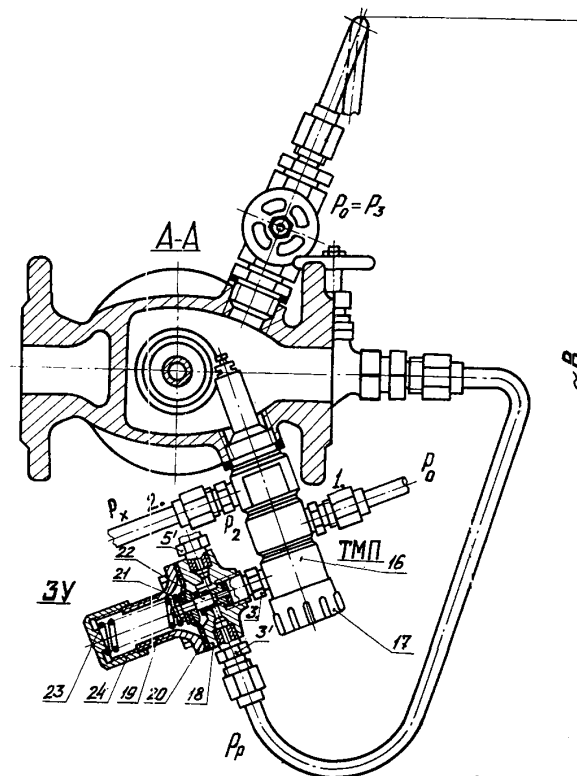
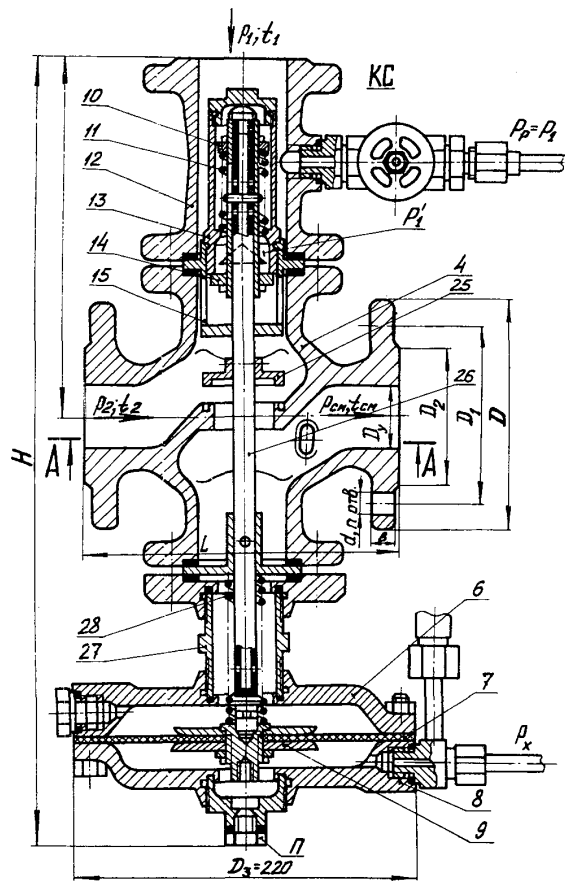


Рис. 19. I. Регулятор температуры прямого действия РТБ

Условный проход $D_y$	Габаритно-присоединительные размеры, мм										
	L	$D_{\text{МИМ}}$	B	D	$D_1$	$D_2$	$\delta$	d	H	h	$d_n \text{ отв.}$
40	200	222	400	145	110	88	17	18	490	225	4
50	230	222	410	160	125	102	17	18	565	270	4
80	310	222	490	193	160	138	19	18	625	320	4

прибора ТМІ открывается для свободного прохода рабочей среды.

Рабочая среда с давлением  $p_p = p_I$  через штуцер 3 подается к прибору. В зависимости от положения сопла 6 относительно штура 5 (см. рис. П8. I) рабочая среда либо поступает в камеру командного давления  $p_x$  и далее в МИМ смесительного клапана, либо проток ее перекрыт. Под действием давления  $p_x$  (при понижении температуры  $t_3$ , воспринимаемой прибором ТМІ) на мембрану 7 МИМ перемещается шток 26, открывается затвор 25 и конец штока поднимается до соприкосновения с дном затвора I3. Дальнейшее повышение давления  $p_x$  приводит к открытию затвора I3, через который горячая вода с температурой  $t_1$ , поступает в камеру промежуточного давления -  $p_I$ , а затем в корпус клапана, где смешивается с холодной (обратной) водой с температурой  $t_2$ .

Перепад давлений между подающим (прямым) и обратным трубопроводами гасится на верхнем I3 и смесительном I4 затворах. Требуемый расход горячей воды обеспечивается степенью открытия окон верхнего затвора и размером зазора между верхним и смесительным затворами. Наличие смесительного затвора улучшает условия смешения потока воды за счет сохранения постоянства перепада давлений  $p_I - p_2 = 0,05 + 0,08$  МПа.

При отклонении температуры потока смешанной воды от заданного значения изменяются степень нагретости и объем наполнителя термобаллона прибора ТМІ, что приводит к изменению

давления  $p_x$ , соответствующему перемещению затвора I3 и восстановлению заданного значения температуры за счет изменения расхода горячей воды.

3. Режим защиты (давление  $p_2$ , вследствие интенсивного водоразбора уменьшилось ниже статического давления в местной системе отопления)

Под действием пружины 23 клапан 22 перемещается в крайнее нижнее положение, полностью перекрывая отверстие в штуцере 3 и прекращает подачу рабочей среды к прибору ТМІ. За счет перетоков через неплотности подвижных частей прибора ТМІ командное давление  $p_x$  падает до значения  $p_0$  (в точке слива). Вследствие этого под действием пружины 28 и усилия на затворе I3 проходные отверстия клапана закрываются и прекращается подача воды к потребителю. При восстановлении первоначального давления  $p_2$  регулятор автоматически переходит на режим регулирования.

П р и м е ч а н и я:

1. Для нормальной работы регулятора необходимо иметь минимальный перепад давлений на вводе  $\Delta p = p_I - p_2 \geq 0,2$  МПа.

2. В точке отбора давления  $p_2$  из обратного трубопровода к защитному устройству (к штуцеру 3) необходимо смонтировать вентиль  $D_v$ , 15 мм. На линии подвода рабочей воды к прибору ТМІ желательна установка фильтра.

3. После отключения регулятора в летний период необходимо отсоединить и заглушить линию командного давления  $p_x$ , вывернуть пробку П и ввертыванием облта М12х100 через жесткий центр МИМ открыть оба затвора.

П р и л о ж е н и е I O

Справочное

### КЛАПАН СМЕСИТЕЛЬНЫЙ С ЗАЩИТОЙ (КСЗ)

Клапан смесительный с защитой КСЗ  $D_v$  100-250 мм типа НГ96548 и  $D_v$  300-500 мм типа УКБ 96548 (27с2нж) предназначен для смешения в заданном соотношении потоков горячей и холодной воды, а также для защиты систем отопления от попадания в них высокотемпературного теплоносителя при аварийном останове подмешивающих насосов на перемычке.

Применяется в узлах смешения со смесительными насосами на перемычке при переходе с одного температурного графика на другой.

Технические данные приведены в приложении 2.

Клапан (рис. П10. I) состоит из:

- корпуса I (сталь 20) с патрубками горячей (А), холодной (В) и смешанной (Б) воды;

- плунжера (сталь 20Х13) 2, состоящего из штока с верхним затвором 3, профильные окна которого предназначены для регулирования расхода горячей воды с температурой  $t_{гор}$  и нижнего затвора 4, также с окнами, предназначенными для регулируемого подмеса холодной воды, с температурой  $t_{хол}$ ;

- нижнего 5 и верхнего 6 седел (сталь 20Х13);

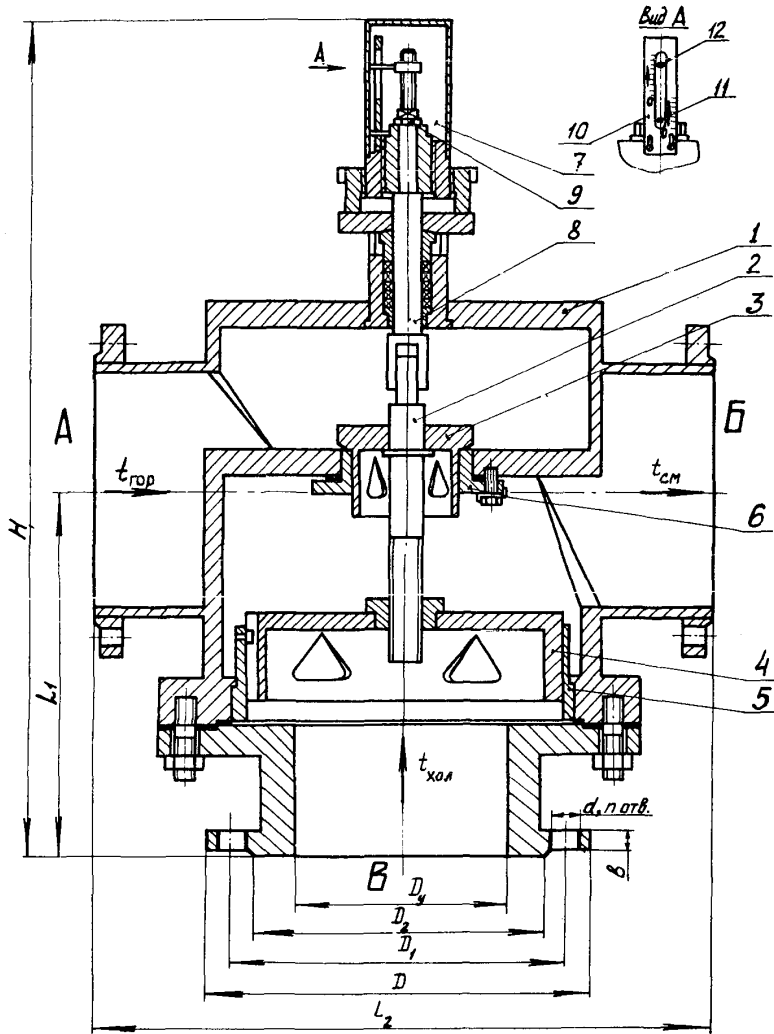


Рис. П10. I. Клапан смещения и защиты КСЗ

Условный проход $D_y$	Габаритно-присоединительные размеры, мм								
	$H$	$L_1$	$L_2$	$D$	$D_1$	$D_2$	$b$	$d$	$d_{н отв.}$
100	1150	440	480	230	190	162	25	23	8
125	1150	440	480	270	220	188	27	27	8
150	1150	440	480	300	250	218	27	27	8
200	1215	450	730	360	310	278	29	27	12
250	1215	450	730	425	370	335	31	30	12
300	1270	512	730	485	430	390	32	33	16
350	1430	622	980	550	490	440	38	33	16
400	1570	672	1000	610	550	505	40	33	16
500	1750	777	1020	730	660	615	48	40	20

- узла настройки 7.

При включении насоса и подачи обратной (холодной) воды плунжер под действием давления на нижний затвор поднимается вверх до упора, обеспечивая подачу потребителю смешанной воды.

При прекращении подачи холодной воды (отключении насоса) плунжер под действием давления на верхний затвор и собственной массы перемещается вниз, полностью отсекая поток горячей и частично холодной воды.

Узел настройки, состоящий из штока 8 и резьбового соединения 9, позволяет устанавливать коэффициент смешения сред вручную от I до 5 путем раздельного перемещения верхнего и нижнего затворов. Значение перемещения контролируется по шкале IO с помощью указателей

хода соответственно верхнего II и нижнего I2 затворов.

Клапан устанавливается в местах, доступных для обслуживания и ремонта, узлом настройки вверх на прямом горизонтальном участке трубопровода так, чтобы поток горячей воды поступал на верхний затвор, а поток холодной воды - под нижний затвор.

**П р и м е ч а н и е.** Присоединительные размеры фланцев клапанов  $D_y$  100-250 мм по ГОСТ 1234-67 на  $P_y$  2,5 МПа (25 кгс/см<sup>2</sup>) с соединительным выступом, ответные фланцы по ГОСТ 1255-67 на  $P_y$  2,5 МПа.  
Присоединительные размеры фланцев клапанов  $D_y$  300-500 мм по ГОСТ 12815-80 на  $P_y$  2,5 МПа с соединительным выступом, ответные фланцы по ГОСТ 12820-80 на  $P_y$  2,5 МПа.

Приложение II  
Справочное

ПЕРЕЧЕНЬ ЗАВОДОВ-ИЗГОТОВИТЕЛЕЙ

Средства автоматизации	Наименование завода, объединения	Адрес
Прибор регулирующий РД-3а Прибор температуры ТМП Регулятор УРРД Регулятор УРРД-М Клапан регулирующий РК-1 $D_y$ 50, 80 мм Импульсный клапан ИК-25 Регулятор температуры блочный типа РТБ	Завод "Теплоприбор" им. 50-летия СССР	670045, Улан-Удэ, ул. Тракторная, д. I
Клапан регулирующий РК-1 $D_y$ 150, 200, 250, 300, 350, 400, 500, 600, 700 мм	Турбомеханический завод	314601, Полтава, ул. Зенковская, д. 6
Клапан смешительный с защитой КСЗ $D_y$ 100, 125, 150, 200, 250 мм	Новгородский арматурный завод КТБ "Спецпромарматура"	173021, Новгород, Нехинская улица, д. 61
Клапан смешительный с защитой КСЗ $D_y$ 300, 350, 400, 500 мм	ПО "Казтяжпромарматура"	492006, Усть-Каменогорск

ВОЗМОЖНЫЕ НЕИСПРАВНОСТИ РЕГУЛЯТОРОВ И МЕТОДЫ УСТРАНЕНИЯ

Неисправность, внешнее проявление	Возможные неисправности	Методы устранения
Регулирующий клапан полностью не закрывается	Недостаточно давление рабочей среды Засорение трубопровода командного давления Попадание под уплотняющие кромки затвора посторонних предметов или окалина	Обеспечить регулирующий прибор рабочей средой в соответствии с требованиями п. 19 приложения 13 Продуть трубопровод командного давления Произвести ревизию клапана
Регулирующий клапан не открывается	Клапан установлен ниже регулирующего прибора Излишне сильно затянуто сальниковое уплотнение Недостаточно поджата пружина клапана	Обеспечить установку регулирующего прибора в соответствии с п. 15 приложения 13 Ослабить затяжку сальникового уплотнения Увеличить сжатие пружины клапана так, чтобы обеспечивалось полное открытие клапана при командном давлении $p_x = 0,02 \pm 0,03$ МПа
Ухудшение точности работы регулятора Подтекание воды из нижней чаши МИМ	Командное давление ( $p_x$ ) не уменьшается ниже $0,02-0,03$ МПа ( $0,2-0,3$ кгс/см <sup>2</sup> ) Излишне сильно затянуто сальниковое уплотнение Разрыв мембраны МИМ	Уменьшить диаметр проседа на 0,2 мм (см. рис. П5.3, а, б) или притереть по поверхности $P_2$ (см. рис. П5.3, г) или $P_1$ (см. рис. П5.3, д) Ослабить затяжку сальникового уплотнения Вскрыть МИМ, проверить отсутствие заусенцев и наличие плавных скруглений в местах прогиба мембраны. Заменить мембрану

ТЕХНИЧЕСКИЕ ТРЕБОВАНИЯ ПРИ МОНТАЖЕ РЕГУЛЯТОРОВ

1. Монтаж средств автоматизации должен производиться в соответствии с рабочими чертежами проектов, выполненных согласно отраслевым и межведомственными нормами, в частности, [1], [2], с инструкциями заводов-изготовителей средств автоматизации, а также с правилами техники безопасности [7] и в соответствии с требованиями приложения 13.

2. Трубные проводки (соединительные линии) к приборам и средствам автоматизации по своему назначению делятся на:

- питающие - подводящие рабочую среду (с давлением  $p_p$ ) к регулирующим приборам;
- командные - передающие командные импульсы (давление  $p_x$ ) к МИМ исполнительных устройств;

- дренажные (сливные) - отводящие рабочую среду (жидкость или газ) в атмосферу (или в обратный трубопровод с давлением  $p_0$  при бесоливных схемах);

- импульсные - передающие импульсы (давление  $p_{и}$ ) от отборных устройств к регулирующим приборам или к регуляторам прямого действия.

3. Трубные проводки (соединительные линии) должны прокладываться в соответствии с проектом по кратчайшим расстояниям, между запорными вентилями и приборами, параллельно стенам, перекрытиям и колоннам в местах, доступных для монтажа и обслуживания, с минимальным количеством поворотов и пересечений по отапливаемым помещениям с температурой

окружающего воздуха не ниже  $+5^{\circ}\text{C}$ , а по неотапливаемым помещениям и на открытом воздухе - совместно с трубопроводами сетевой воды под изоляцией.

4. Трубы для трубных проводок (соединительных линий) должны применяться в соответствии с проектом. Рекомендуется применять преимущественно стальные водогазопроводные оцинкованные трубы обыкновенные и легкие по ГОСТ 3262-75 с условным проходом, мм:

- для импульсных линий - 8,10,15;

- для питающих и командных линий - 15;

- для дренажных (сливных) линий - 15,20, 25 (25 - при сливе от нескольких регулирующих приборов);

- для питающих и командных проводок к дополнительному усилителю (клапану ИК-25) и от него - 25.

5. Дренажные (сливные) проводки должны прокладываться с уклоном не менее 1:10.

6. Все трубные проводки должны быть маркированы. Маркировочные знаки, наносимые на бирки, должны быть в точном соответствии с маркировкой трубных проводок по проекту.

7. Перед проведением испытаний на прочность и плотность все трубные проводки независимо от назначения должны быть подвергнуты:

- внешнему осмотру в целях обнаружения дефектов монтажа, для определения соответствия их проекту и готовности к испытаниям;

- промывке.

8. Пробное давление  $p_{\text{пр}}$ , создаваемое в трубных проводках, должно быть  $1,25 p_p$ , но не менее  $p_p + 0,3 \text{ МПа}$  ( $3 \text{ кгс/см}^2$ ).

9. Места отбора импульсных линий, отбора и возврата рабочей среды снабжаются запорными вентилями и располагаются сбоку трубопроводов в целях исключения завоздушивания и зашламления соединительных линий, в местах, удобных для обслуживания.

10. Установка регуляторов давления прямого действия, клапанов РК-I не требует прямых участков трубопроводов до и после регулятора или клапана и должна производиться с соблюдением следующих требований:

1) уплотнительные прокладки фланцевых соединений не должны иметь выступов внутрь трубопровода;

2) положение стрелок, отлитых или выбитых на корпусах регуляторов, должно соответствовать направлению движения среды;

3) регуляторы должны быть испытаны вместе с технологическими трубопроводами.

11. При несоответствии условного прохода регулирующего клапана диаметру трубопровода установка клапана производится посредством конусных переходных патрубков.

12. Размещение регулирующих приборов и средств автоматизации и их взаимное расположение должны производиться по проекту. Их монтаж должен обеспечить доступ к приборам и их запорным устройствам и настроечным элементам.

13. Крепление регулирующих приборов и средств автоматизации на несущих конструкциях должно осуществляться стандартизированными крепежными изделиями без сорванных резьб, шлицев и граней, с затяжкой резьбовых соединений до отказа.

14. При регулировании перепада давлений или расхода необходима уравнительная перемычка (между импульсными подводками) с запорным вентилем для исключения повреждений чувствительных элементов регулирующих приборов или регуляторов от одностороннего давления.

15. Монтаж регулирующих приборов производится на несущих конструкциях, элементах исполнительных устройств (ИУ) на высоте не более 1,5 м, над ИУ в местах, имеющих достаточную освещенность для наблюдения за показаниями манометров и удобных для обслуживания.

16. Монтаж регулирующих приборов и исполнительных устройств на насосных станциях необходимо, по возможности, группировать в одном месте исходя из того, что соединительные линии между ними и ИУ (регулирующими клапанами) должны быть минимальными (не более 20 м).

17. На штуцерах регулирующих приборов выбиты их номера в соответствии с принятой системой обозначений:

1.- подвод рабочей (управляющей) среды,  $p_p$ ;

2.- отвод командного давления,  $p_x$ ;

3.- слив рабочей (управляющей) среды  $p_o$ ;

4.- подвод к импульсной (плюсовой) камере  $p_{\text{я}}^+$ ;

5.- подвод к импульсной (минусовой) камере  $p_{\text{я}}^-$ ;

6. и 7.- подвод к камерам обратной связи  $p_{\text{оо}}^*$

18. При выборе источника питания для привода в действие регулирующих приборов необходимо учитывать следующие требования:

- источник рабочей среды должен обеспечивать надежное и бесперебойное снабжение



регулирующего прибора средой с давлением в пределах 0,2-1,0 МПа (2-10 кгс/см<sup>2</sup>) и температурой в пределах от +5 до +70°С;

- рабочая среда (вода) не должна содержать органических, минеральных и агрессивных примесей.

19. Штуцера приборов, регуляторов, МИМ клапанов  $P_y$  25-80 соединяются с подводными шлангами (трубными проводками) с помощью красно-

медных трубок, входящих в комплект поставки ( $L = 500$  мм, МЭМ-10х1 ГОСТ 617-79 с двумя накладными гайками) с использованием специальных переходников (наружная резьба М20х1,5, внутренняя - труб 1/2").

20. Общий коллектор рабочей среды для питания регулирующих приборов и усилительных устройств типа ИК выполняется с  $D_y$  не менее 80 мм с установкой фильтра.

Приложение I4

Рекомендуемое

МЕТОД ОПРЕДЕЛЕНИЯ СКОРОСТИ ПЕРЕМЕЩЕНИЯ РЕГУЛИРУЮЩЕГО ОРГАНА

В отличие от регулирующих органов (РО), перемещающихся от МЭО или КДУ, имеющих постоянную скорость перемещения РО, зависящую от типа МЭО (КДУ) и способа сочленения МЭО с РО, скорость перемещения РО клапанов РК-1 является переменной величиной и определяется скоростью процесса набора или сброса командного давления ( $P_x$ ) в рабочей полости МИМ в зависимости от его динамических параметров.

Для определения скорости перемещения РО необходимо ввести ряд упрощающих допущений, изложенных ниже.

1. Перемещение штока МИМ определяется соотношением четырех усилий:

- $Q_M$  - перестановочное усилие МИМ;
- $Q_{пр}$  - усилие упругости сжатой пружины

или от противодействующего груза;

$Q_c$  - усилие статической и динамической неразгруженности затвора РО;

$Q_{тр}$  - усилие трения.

2. Сила трения движения равна силе трения покоя, имеет постоянное значение и направлена в сторону, противоположную направлению перемещения штока МИМ.

3. Скорость перемещения затвора исполнительного устройства (ИУ) определяется скоростью процесса набора (или сброса) давления в рабочей полости МИМ.

Скорость изменения давления в рабочей полости МИМ  $\frac{dP}{dt}$  при перемещении выходного звена ИМ, т.е. при изменении объема рабочей полости, определяется по формулам (I-4).

Режим истечения	Набор давления	Сброс давления
<p>Докритический</p> $\frac{P_x}{P_p} > 0,53; \quad \frac{1}{P_x} > 0,53$	$0,285 \frac{K_{V3} \sqrt{P_p^2 - P_x^2}}{V + P_x F_{3\varphi} \frac{dS}{dP}} \quad (1)$	$0,285 \frac{K_{Vc} \sqrt{P_x^2 - 1}}{V + P_x F_{3\varphi} \frac{dS}{dP}} \quad (2)$
<p>Критический</p> $\frac{P_x}{P_p} \leq 0,53; \quad \frac{1}{P_x} \leq 0,53$	$0,25 \frac{K_{V3} P_p}{V + P_x F_{3\varphi} \frac{dS}{dP}} \quad (3)$	$0,25 \frac{K_{Vc} P_x}{V + P_x F_{3\varphi} \frac{dS}{dP}} \quad (4)$

4. Скорость перемещения штока МИМ определяется по формуле

$$\frac{ds}{dt} = \frac{dp}{dt} \frac{ds}{dp} \quad (5)$$

5. Эффективная площадь МИМ не зависит от перемещения затвора.

Таким образом для расчета скорости перемещения РО необходимы следующие исходные данные:

1. Усилие трения в подвижных соединениях исполнительного устройства,  $Q_{тр}$ .

2. Усилия статической и динамической неразгруженности на затворе регулирующего органа в функции перемещения затвора  $S$  (м) обычно в виде графика  $Q_c = f(S)$ .

3. Давление рабочей среды  $p_p$ , кгс/см<sup>2</sup>.

4. Зависимость объема рабочей полости МИМ  $V$  (м<sup>3</sup>) от его хода  $V = f(S)$ .

5. Пропускная способность усилительного элемента или ограничительных шайб дополнительного усилителя при наборе  $K_{вз}$  и на сбросе давления  $K_{вс}$ , м<sup>3</sup>/ч.

6. Эффективная площадь МИМ  $F_{эф}$ , м<sup>2</sup>.

7. Усилие предварительного сжатия  $Q_{пн}$  и жесткость  $C_{пр}$  пружины.

Порядок расчета следующий:

1. Рассчитывается значение перестановочного усилия  $Q_M$  в функции от перемещения затвора  $W$ .

$$Q_M = Q_{пр} \pm Q_c \pm Q_{тр} \quad (6)$$

Компоненты правой части  $Q_c$  и  $Q_{тр}$  могут иметь различные знаки. Направление усилия  $Q_c$  зависит от типа регулирующего органа и способа его соединения с МИМ.  $Q_{тр}$  положительно для процесса заполнения рабочей плоскости и отрицательно - для процесса сброса. Усилие сжатия пружины определяется по формуле

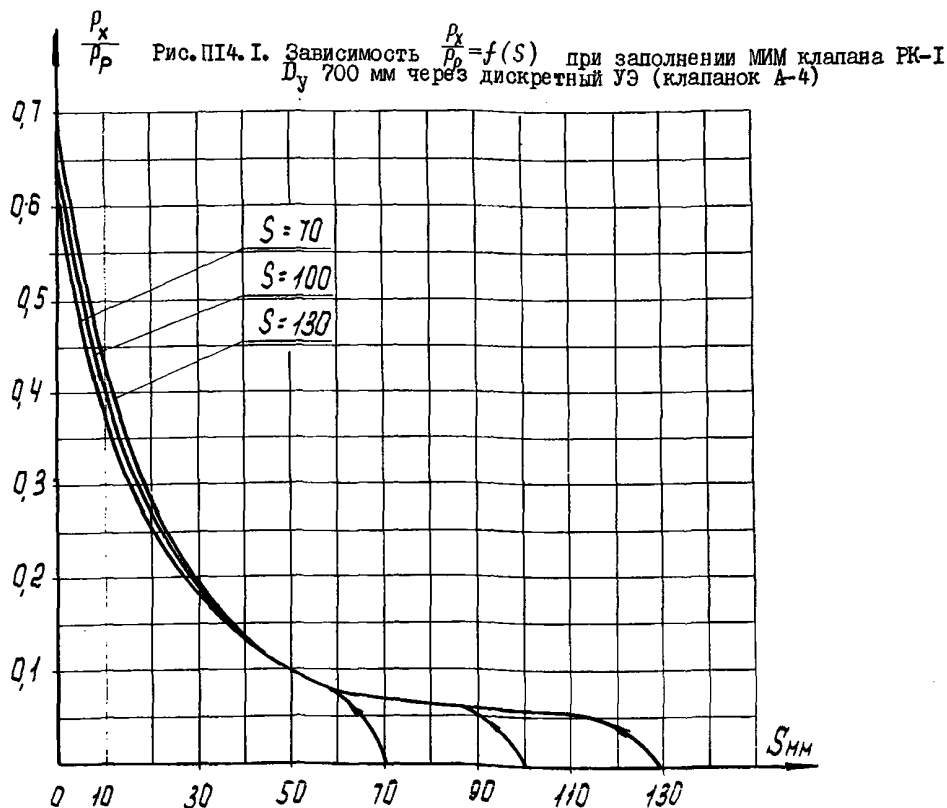
$$Q_{п} = Q_{пн} + C_{пр} S, \quad (7)$$

где  $Q_{пн}$  - усилие предварительного сжатия пружины;

$C_{пр}$  - жесткость пружины.

2. Разделив значения перестановочных усилий на  $F_{эф}$ , получим зависимость давления в рабочей полости ( $p_x$ ) от хода затвора  $p_x = f(S)$ .

На рис. П14. I приведена опытная зависимость  $\frac{p_x}{p_p} = f(S)$  при различных начальных положениях РО, полученная при испытаниях на клапане РК-I  $D_y$  700 мм на одной из насосных подкачивающих станциях г. Вильнюса.



3. По формулам I-4 определяем скорость набора или сброса давления для любого положения затвора исполнительного устройства  $S$ .

4. Определив предварительно по функции  $p = f(S)$  значение  $\frac{dS}{dp}$  для конкретного значения положения затвора, находим скорость перемещения затвора:

$$\frac{dS}{dt} = \frac{dp}{dt} \frac{dS}{dp} \quad (8)$$

Таким образом с помощью приведенного выше расчета можно подсчитать скорость перемещения затвора, подбирая различные значения пропускной способности ограничительных шайб дополнительного усилителя  $K_{V_3}$  и  $K_{V_C}$ .

---

С п и с о к и с п о л ь з о в а н н о й  
л и т е р а т у р ы

1. СНиП Ш-34-74. Правила производства и приемки работ. Системы автоматизации. М.: Стройиздат, 1976.
2. ТИПОВЫЕ проектные решения № 903-04-13. Материалы для проектирования. "Автоматизированные индивидуальные тепловые пункты (ИТП) зданий жилищно-гражданского и производственного назначения". Альбомы I и II; "Схемы подключения приборов, регуляторов и средств автоматизации". Альбом III. М.: ГПИ Сантехпроект Главпромстройпроект Госстроя СССР, 1981.
3. ИНСТРУКЦИЯ по эксплуатации тепловых сетей. М.: Энергия, 1972.
4. МАНУК В.И., КАВЛИНСКИЙ Я.И. Справочник по наладке и эксплуатации водяных тепловых сетей. М.: Стройиздат, 1982.
5. АПАРЦЕВ М.М. Наладка водяных систем централизованного теплоснабжения. М.: Энергоатомиздат, 1983.
6. САФОНОВ А.П. Автоматизация систем централизованного теплоснабжения. М.: Энергия, 1974.
7. ПРАВИЛА техники безопасности при эксплуатации тепломеханического оборудования электростанций и тепловых сетей. М.: Энергоатомиздат, 1985.
8. ВРЕМЕННЫЕ методические указания по наладке автоматических регуляторов на тепловых электростанциях. М.: СПО ОРГРЭС, 1976.

---

## О Г Л А В Л Е Н И Е

1. Введение .....	3
2. Область применения регуляторов .....	4
3. Схемы включения и принципы действия регуляторов .....	5
4. Наладка регуляторов .....	15
5. Обслуживание регуляторов .....	17
Приложение 1. Обозначения графические, буквенные в схемах .....	18
Приложение 2. Основные технические характеристики регуляторов .....	21
Приложение 3. Условия применения средств автоматизации .....	23
Приложение 4. Клапаны регулирующие типа РК-1 (МК-25) .....	23
Приложение 5. Прибор регулирующий типа РД-3а .....	29
Приложение 6. Прибор терморегулирующий типа ТМТ .....	34
Приложение 7. Регулятор типа УРРД .....	36
Приложение 8. Регулятор типа УРРД-М .....	38
Приложение 9. Регулятор типа РТБ .....	41
Приложение 10. Клапан смесительный с защитой (КСЗ) .....	43
Приложение 11. Перечень заводов-изготовителей .....	45
Приложение 12. Возможные неисправности регуляторов и методы устранения .....	46
Приложение 13. Технические требования при монтаже регуляторов .....	46
Приложение 14. Метод определения скорости перемещения регулирующего органа .....	48
Список использованной литературы .....	51