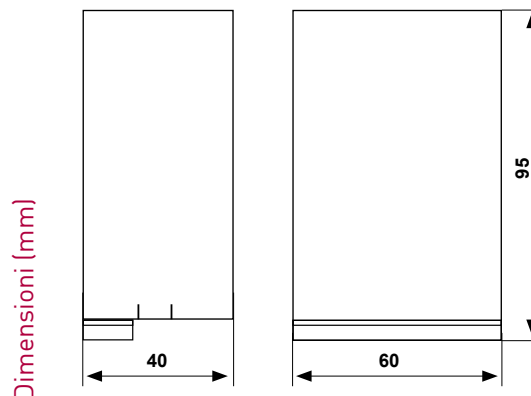


OMC1

Modulo di comando 1 motore

Il modulo di comando serve per collegare più motori e poterli comandare simultaneamente con un comando generale, o singolarmente con uno individuale.



Alimentazione

Portata contatti

Temperatura di funzionamento

OMC1	230Vca 50Hz	4 A	-20 ÷ 60 °C
------	-------------	-----	-------------

CARATTERISTICHE ELETTRICHE

Alimentazione 230Vca ± 10% 50Hz.

Portata contatti 10(4)A 250Vca.

Tempo di lavoro contatti 2,5 min. dove previsto.

Tensione sui contatti 5/6/7 230Vca 50Hz.

NORMATIVE E OMOLOGAZIONI

Rispondenti alle norme EN60335-1, EN60335-2, EN55014-1, EN55014-2, EN61000-3-2, EN61000-3-3.

FUNZIONAMENTO

Il modulo di comando serve per collegare più motori e poterli comandare simultaneamente con un comando generale, o singolarmente con uno individuale. Per il comando generale si possono usare, sia un pulsante commutatore (funzioni ad impulso) sia un comando ausiliario (radiocomando o altro).

Collegare il motore elettromeccanico ai morsetti 5-6-7 e l'alimentazione ai morsetti 1-3, vedi DISEGNO 1.

Collegare il pulsante ai morsetti 8/9 (comune) 10 e 11 per il comando locale o 12 e 13 per il comando generale. Un comando dato da questi ingressi può essere disattivato da uno qualsiasi degli altri pulsanti.

Ad ogni morsetto si possono collegare in parallelo più pulsanti, vedi DISEGNO 2.

Premendo uno di questi pulsanti la manovra si attiva per 2 minuti (tempo di lavoro). Se durante questo tempo si preme il pulsante corrispondente al senso inverso del moto, il motore si arresta. Per farlo ripartire è necessario premere nuovamente il pulsante.

Collegando una centralina o un pulsante agli ingressi 8-9 (comune) 14 e 15 si ha un comando ad uomo presente di tipo prioritario, cioè finché il comando di apertura o chiusura è attivo su questi ingressi, tutti gli altri pulsanti sono disattivati.

Si possono comandare più moduli contemporaneamente collegandoli in parallelo, sia con comando GENERALE 1 (12-13 DISEGNO 3) sia con comando GENERALE 2 (14-15 DISEGNO 4) prioritario.

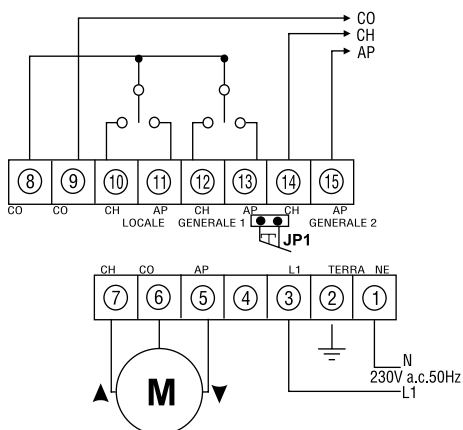
Mentre con il GENERALE 1 è possibile, una volta avviato il comando, fermare il singolo motore con il suo comando locale, con il GENERALE 2 si può solo attendere che il motore si arresti in modo automatico.

JP1 è un contatto neutro normalmente chiuso che una volta aperto disabilita il funzionamento della scheda. Può essere utilizzato come dispositivo di sicurezza collegandolo a dei sensori che bloccano l'uso del motore in caso di pericolo.

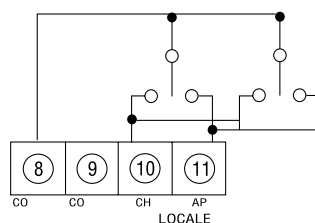
DESCRIZIONE MORSETTI

- 1 ingresso alimentazione neutro
- 2 terra
- 3 ingresso alimentazione fase
- 5 uscita relativa all'apertura
- 6 uscita relativa al comune per motori elettromeccanici
- 7 uscita relativa alla chiusura
- 8 - 9 comune pulsanti e comandi vari
- 10 -11 chiusura e apertura pulsante locale
- 12 -13 chiusura e apertura pulsante generale
- 14 -15 chiusura e apertura pulsante generale/centralina prioritario

DISEGNO 1

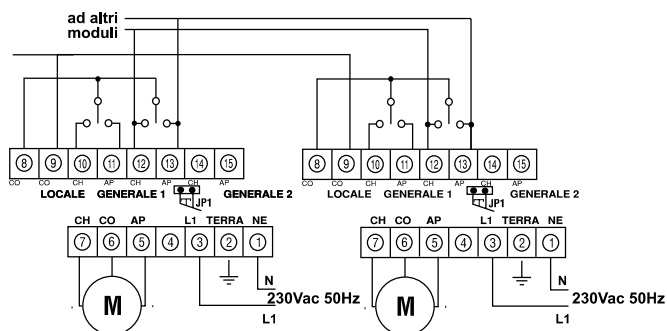


DISEGNO 2



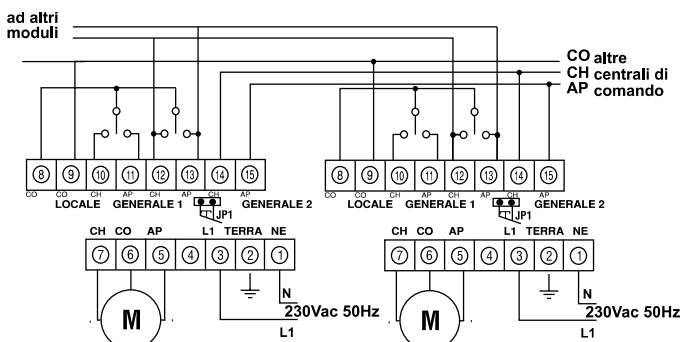
DISEGNO 3

Possono essere collegati più punti per il comando generale, anche uno ogni motore



DISEGNO 4

Possono essere collegati due tipi diversi di generale, uno disattivabile localmente ed uno prioritario, non disattivabile localmente.



CARATTERISTICHE

- Misure modulo 46 x 46 x 37 mm.
- Misure contenitore 95 x 110 x 40 mm.
- Sezione morsetti 2,5 mm².