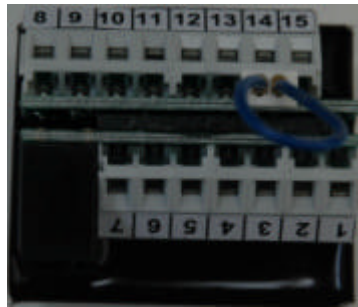


ISTRUZIONI DEL MODULO DI COMANDO OMC1 (1motore)



Dati Tecnici

Alimentazione	230Va.c.± 10% 50Hz
Corrente Max Uscita	10Acosf1 4Acosf 0.4
Tempo di lavoro contatti	2,5 min. dove previsto
Tensione sui contatti 5/6/7	230Va.c. 50Hz
Misure modulo mm	46x46x37
Misure contenitore	95x60x40
Sezione morsetti	2.5 mm ²
Rispondenza alle norme	EN60335-1 EN60335-2 EN55014-1 EN55014-2 EN61000-3-2 EN61000-3-3

Note Generali.

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).

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.

Funzionamento.

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.

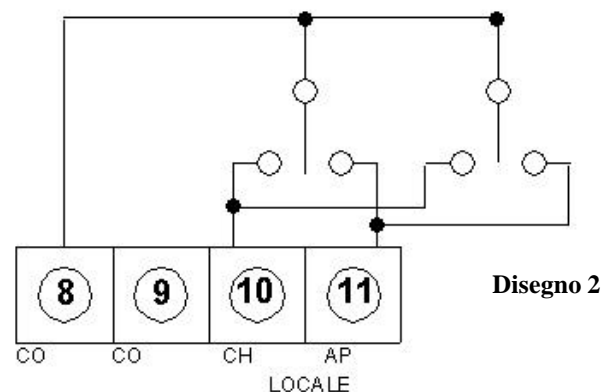
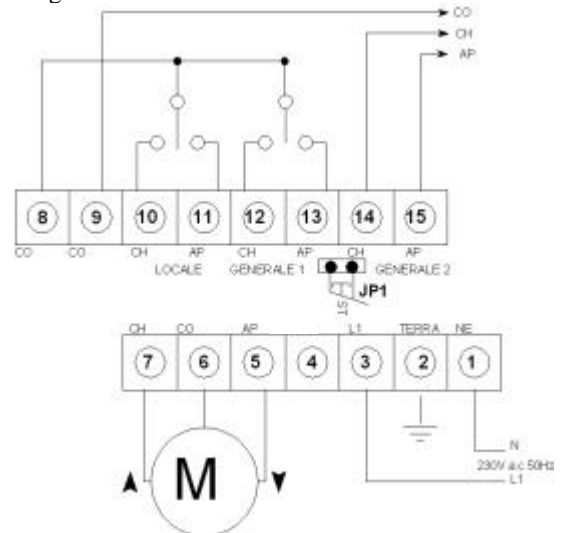
Ad ogni morsetto si possono collegare in parallelo più pulsanti, vedi **disegno 2**.

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 di tipo prioritario, cioè finché il comando di apertura o chiusura è attivo su questi ingressi, tutti gli altri pulsanti sono disattivati.

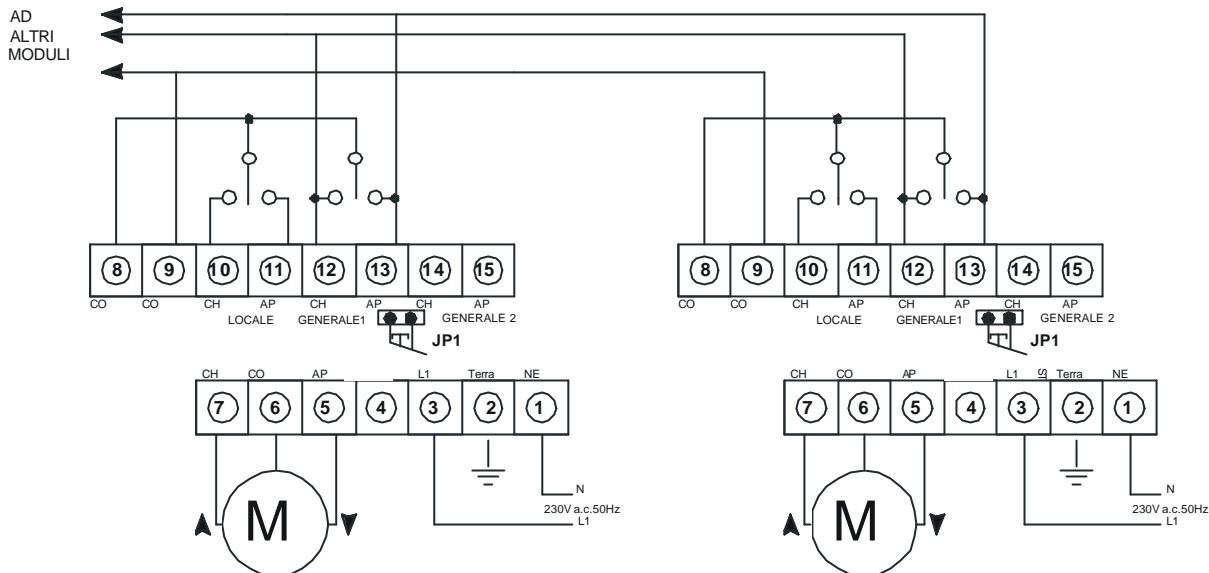
Si possono comandare più moduli contemporaneamente collegandoli in parallelo, sia con comando **generale1** (12/13 Disegno 3) sia con comando **generale2** (14/15 Disegno4)prioritario.

Disegno 1



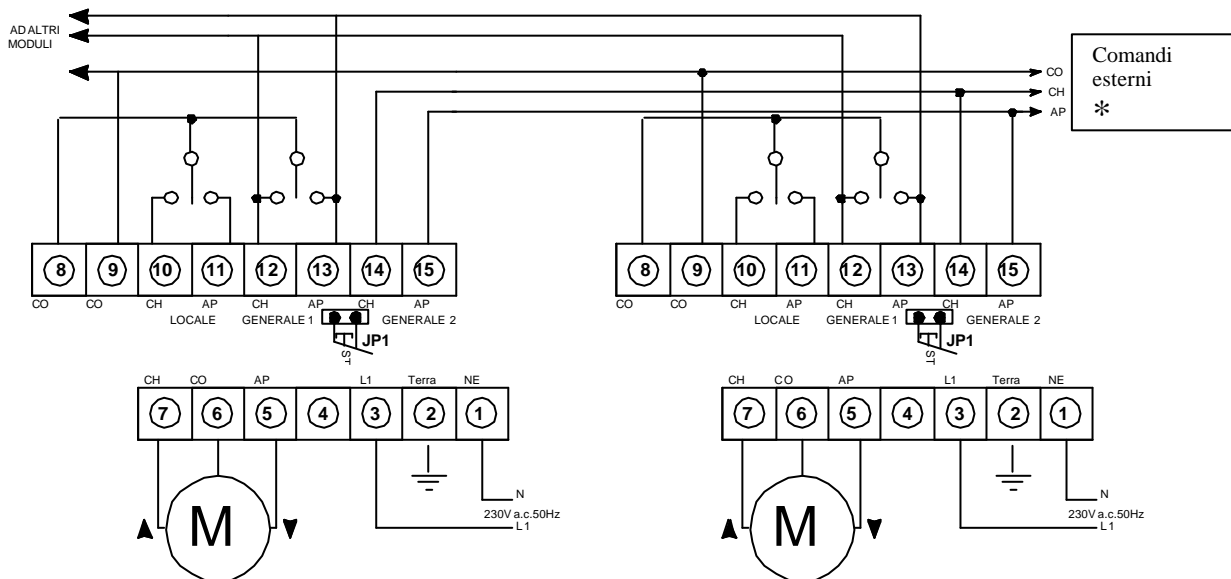
Mentre con il **Generale1** è possibile, una volta avviato il comando, fermare il singolo motore con il suo comando locale, con il Generale2 si può solo attendere che il motore si arresti in modo automatico.

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.



Disegno 3

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



Disegno 4

Si possono collegare due tipi diversi di generale, uno disattivabile localmente ed uno prioritario, non disattivabile localmente.

* NB i comandi esterni si dividono nelle seguenti tipologie:
 ?? a) Deviatore manuale astabile (uomo presente).
 ?? b) Ingresso libero da tensione, da centraline sensori esterni, (sole/vento, vento, vento/pioggia, riceventi ecc.)
 ?? c) Orologio con contatti in chiusura temporizzati.