

I Motor Controller DIVO MOVE nascono con lo scopo di gestire la marcia di uno o più motori elettrici (paranchi a catena) contemporaneamente o separatamente.

I motori vengono alimentati a tensione diretta e devono avere caratteristiche elettriche compatibili con il controller.

I modelli Linkabili possono essere connessi tra loro, per controllare un numero maggiore di paranchi.

A richiesta è disponibile un pratico comando remoto, per movimentare simultaneamente più controller linkabili.

CARATTERISTICHE TECNICHE

Tensione di Alimentazione	400 V trifase
Frequenza	50 Hz
Potenza massima	8 canali da 1 kW
Prese di potenza motori	16 A (3 Poli + Terra 380 V)
Spina di alimentazione	32 A (3 Poli + N + Terra 380 V)
Peso	14 kg
Dimensioni	L= 485mm P=470mm H=180mm

AVVERTENZE

Leggere e conservare il presente manuale anche per le consultazioni successive al primo utilizzo. Esso è parte integrante della macchina e deve seguirne la vita utile.

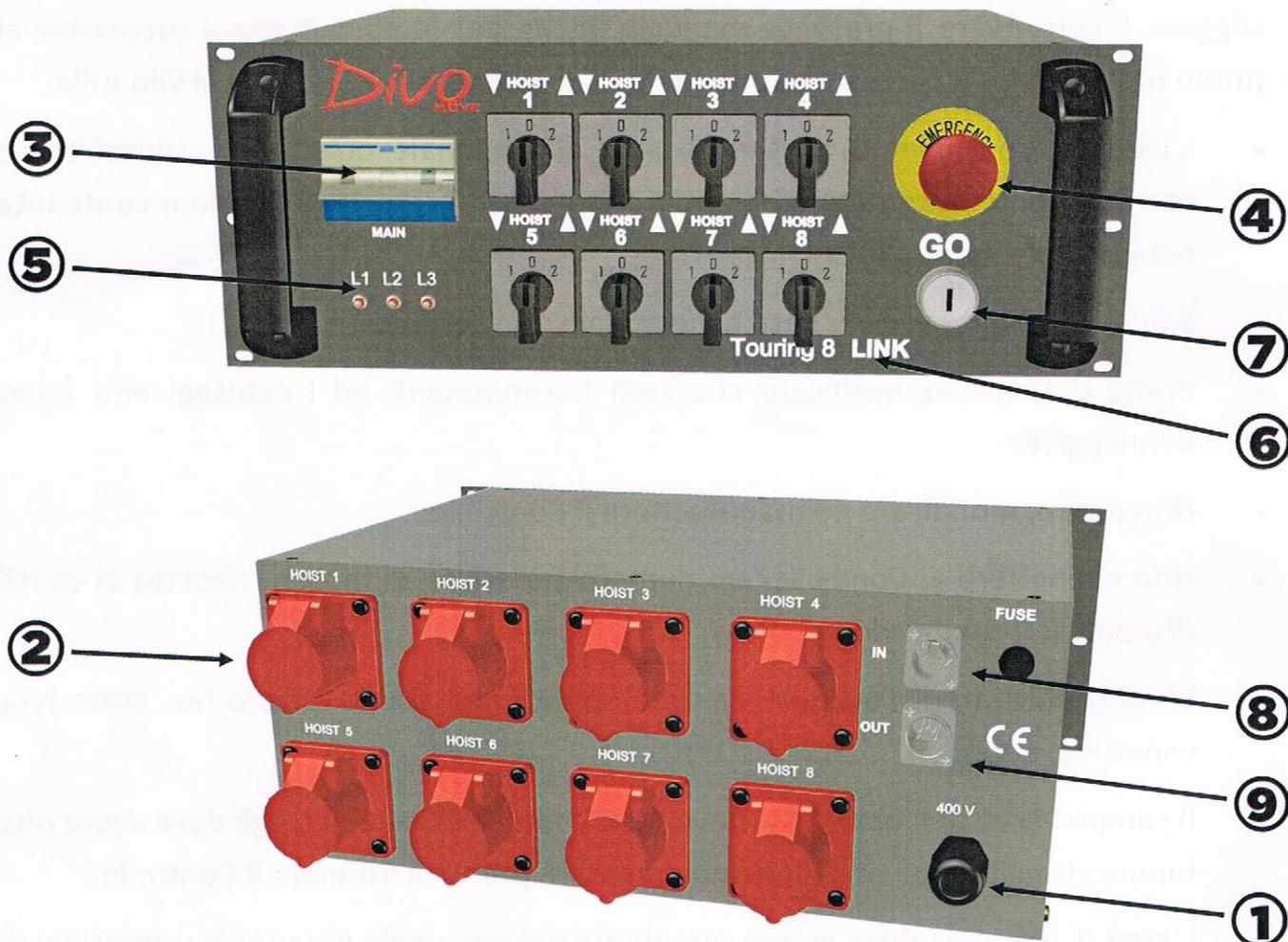
- L'uso del Controller è consentito solo al personale qualificato, addestrato e correttamente informato, che abbia letto e compreso le indicazioni contenute nel presente manuale.
- È di conseguenza vietato l'uso al personale non qualificato.
- Prima dell'utilizzo, verificare che tutti i componenti ed i cablaggi non siano danneggiati.
- Non aprire, modificare né manomettere il Controller.
- Non connettere al Controller un numero superiore di motori, rispetto ai canali disponibili (tramite sdoppi, etc..)
- Vietato utilizzare il Controller in aree non idonee al suo utilizzo (es. atmosfere esplosive, etc..)
- Il campo visivo dell'operatore deve essere libero da ostacoli, egli deve avere una buona visibilità sugli organi da movimentare prima di azionare il Controller.
- L'area di manovra deve essere sgombrata dal personale durante le operazioni di marcia dei motori.



ATTENZIONE



NON ATTENERSI ALLE ISTRUZIONI ED ALLE SPECIFICHE CONTENUTE IN QUESTO MANUALE POTREBBE CAUSARE DANNI A PERSONE O COSE DELLE QUALI LA DITTA *UNIRIG S.R.L.* NON SI RITERRÁ RESPONSABILE.



POSIZIONE	DESCRIZIONE
1	Spina 3 Poli + N + Terra 32 A 380 V
2	Pres a fissa 3 Poli + Terra 16 A 380 V
3	Interruttore Magneto Termico Differenziale Generale
4	Pulsante STOP DI EMERGENZA (a fungo)
5	Spie LED luminose presenza fasi (R S T)
6	Selettore di abilitazione corsa paranco DOWN - OFF - UP
7	Pulsante di manovra GO (sistema uomo morto con spia luminosa)
8	Pres a LINK 4 Poli (IN)
9	Pres a LINK 4 Poli (OUT)

AVVIO E ARRESTO NORMALE

1. Collegare la spina 32 A (1) all'alimentazione elettrica
2. Collegare le spine 16 A dei motori da utilizzare alle prese (2)
3. Armare l'interruttore generale Magneto Termico Differenziale (3)
4. Verificare che il pulsante STOP DI EMERGENZA (4) sia disinserito
5. Controllare che siano accese tutte e 3 le spie di presenza fase R S T (5)
6. Posizionare i selettori di marcia (6) di ciascun motore nella posizione desiderata: UP/SALITA - DOWN/DISCESA
7. Premere e mantenere il pulsante di manovra GO (7) ed i motori si muoveranno simultaneamente
8. Il pulsante di manovra GO (7), una volta rilasciato, interrompe la marcia dei motori (arresto normale)

ARRESTO DI EMERGENZA

Premendo il pulsante STOP DI EMERGENZA (4) si ottiene l'arresto di emergenza di tutti i motori. Una volta risolta la situazione di emergenza, per disinserire il pulsante a fungo è necessario ruotarlo in senso orario.

Si tornerà quindi alla normale funzione del Motor Controller, premere il tasto GO per movimentare i paranchi.

COLLEGAMENTO IN SERIE (LINK)

Il collegamento LINK permette di connettere più Controller fra loro mediante un cavo di Link. Il primo Controller diventa il MASTER che gestisce il comando GO e STOP per tutti i Controller ad esso collegato.

Per effettuare il cablaggio in serie, è necessario connettere mediante il cavo LINK (non in dotazione) la presa OUT del primo Controller alla presa IN del secondo, e via dicendo per i successivi.

1. Collegare in LINK i Controller
2. Eseguire le operazioni di avviamento da 1 a 6 per ciascuno di essi
3. Azionare il pulsante GO del MASTER in modo da avviare la marcia di tutti i motori selezionati per ciascun Controller

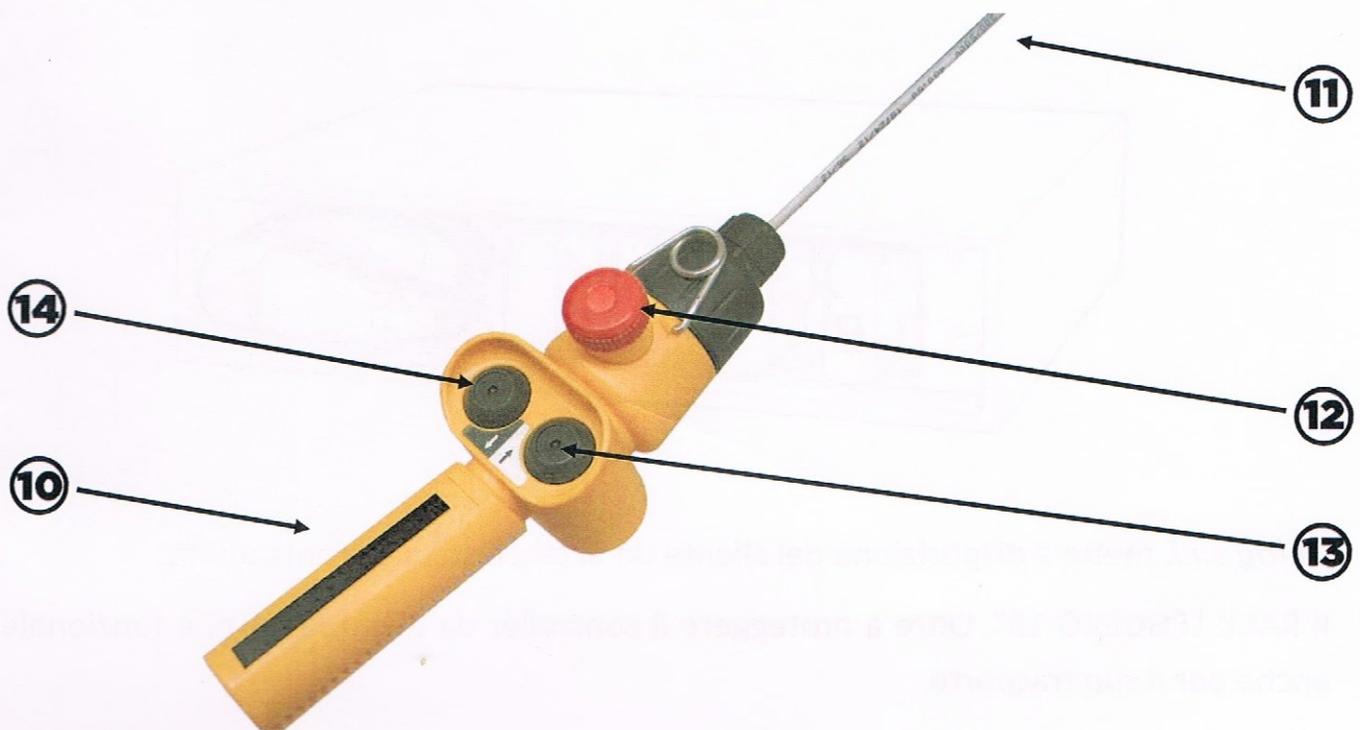


AVVIAMENTO CON COMANDO REMOTO

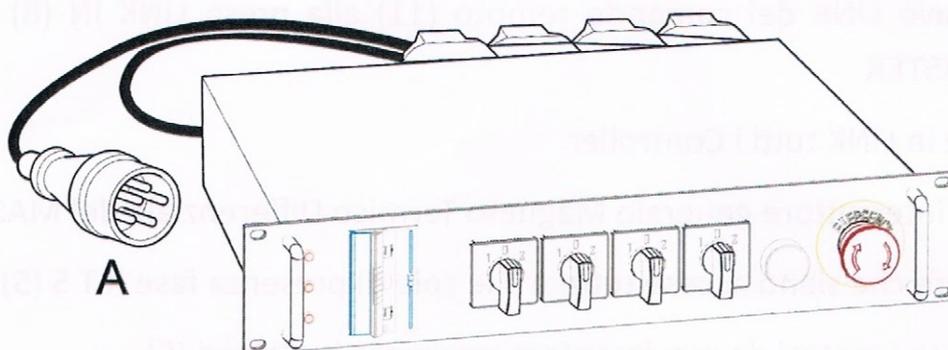
Con l'utilizzo del Comando Remoto 10 (non in dotazione), tutti i controller sono gestiti dalla pulsantiera, sia per il GO che per il pulsante STOP DI EMERGENZA.

Collegare il cavo LINK del comando remoto (11) alla presa LINK IN (8) del Motor Controller MASTER

1. Collegare in LINK tutti i Controller
2. Armare l'interruttore generale Magneto Termico Differenziale del MASTER (3)
3. Controllare che siano accese tutte e 3 le spie di presenza fase R T S (5)
4. Selezionare i motori da movimentare mediante i selettori (6)
5. Premere il pulsante STOP DI EMERGENZA (12) del comando remoto per ottenere l'arresto di emergenza di tutti i Controller e relativi motori.
6. Premere il pulsante UP (13) per la salita dei motori
7. Premere il pulsante DOWN (14) per la discesa dei motori
8. Rilasciando i tasti UP o DOWN si interrompe la marcia dei motori



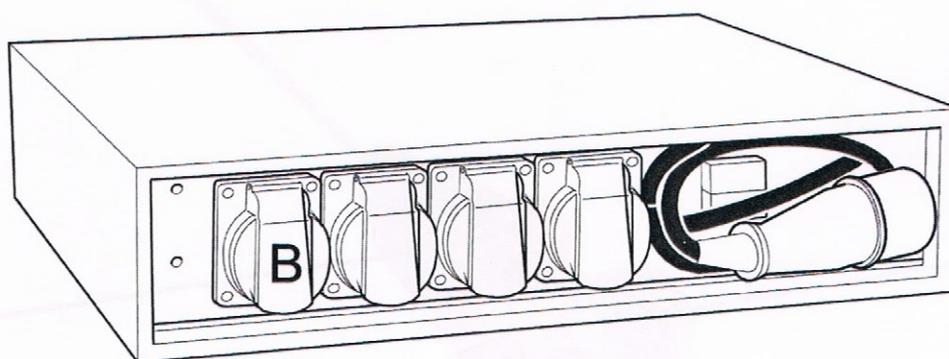
COLLEGAMENTO A PARANCHI ELETTRICI DIVO HOIST



I Controller **SMC08** e **SMC08L** sono provvisti di :

- Spina volante (A) 3 Poli + Neutro + Terra 32 A 380 V
- Presa fissa (B) 3 Poli + Terra 16 A 380 V

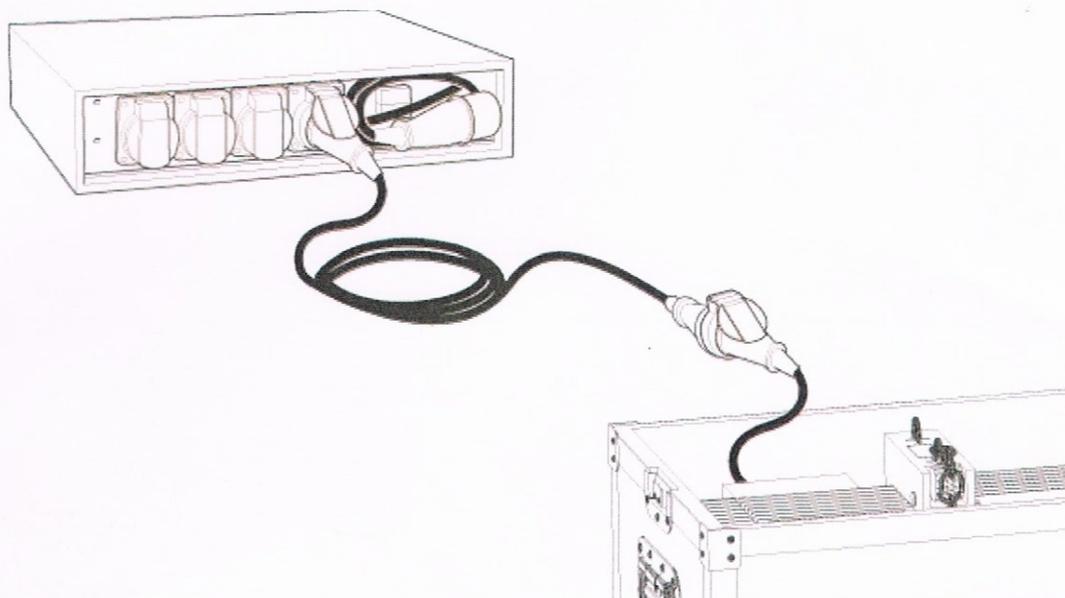
I paranchi DIVO HOIST sono invece provvisti di spina volante 3P+Terra 16 A 380 V



Unirig s.r.l. mette a disposizione del cliente un accessorio di estrema utilità:

Il RACK LEGGERO 19". Oltre a proteggere il controller da eventuali urti, è funzionale anche per il suo trasporto.

COLLEGAMENTO A PARANCHI ELETTRICI DIVO HOIST



Per collegare la centralina al paranco, è necessario utilizzare apposite prolunghe.

Unirig s.r.l. consiglia di tenersi aggiornati costantemente sulle regolamentazioni pertinenti all'uso di materiale elettrico, e di servirsi **SEMPRE** di cavi sicuri e conformi alle normative vigenti.



NON ATTENERSI ALLE ISTRUZIONI ED ALLE SPECIFICHE CONTENUTE IN QUESTO MANUALE POTREBBE CAUSARE DANNI A PERSONE O COSE DELLE QUALI LA DITTA *UNIRIG S.R.L.* NON SI RITERRÁ RESPONSABILE.

Per qualsiasi dubbio o chiarimento in merito alle informazioni contenute nel presente manuale, contattare un centro assistenza od un rivenditore autorizzato *UNIRIG*.

Questo prodotto può essere utilizzato con i seguenti paranchi/marchi :

DIVO HOIST, RWM, CM Lodestar, CM Prostar, EXE Rise, Stagemaker, Chain Master