



Manuel d'utilisation de l'unité d'opération numérique d'interrupteur de prises SHM-D

HM 0.460.1381-01.06/2014



Huaming de fabrication des équipements électriques de Shanghai Co. , Ltd.

Avant-propos

1. Ce manuel comprend toutes les informations nécessaires sur l'institution et l'utilisation de l'unité d'opération numérique d'interrupteur de prises SHM-D, ce manuel doit être lu attentivement avant l'utilisation de ce produit.
2. Le maintien de ce produit doit être effectué par des professionnels formés.
3. Avec l'amélioration continue pour le produit, Huaming se réserve le droit de modifier les données techniques fournies et ce manuel d'utilisation.
4. Pour les produits dont les données techniques dépassent les spécifications de ce manuel, ainsi que les conditions d'utilisation spéciales, vous pouvez communiquer avec Huaming, en identifiant le programme de conception spécifique pour la fabrication personnalisée.

Table des matières

1. Généralité-----4

 1.1 symboles de sécurité-----4

 1.2 utilisations prescrites-----4

2. Présentation générale-----5

3. Caractéristiques principales de l'unité d'opération-----6

4. Introductions des fonctions et les conditions d'utilisation-----7

 4.1 fonctions principales de l'unité d'opération-----7

 4.2 conditions d'utilisation de l'unité d'opération-----7

5. Paramètres de l'unité d'opération-----8

6. Installation et fonctionnement-----10

 6.1 Installation de l'unité d'opération au transformateur sur l'arbre-----10

 6.2 Raccordement de l'unité d'opération et l'interrupteur de prises-----11

 6.3 Étalonnage de tours d'action de l'interrupteur de prises-----12

 6.4 Marche de l'unité d'opération-----13

 6.5 Transport-----16

 6.6 Maintenance-----16

7. Figures annexes-----16

 Figure annexe N° 1: dessin de la forme et des dimensions d'installation de SHM-D-----17

 Figure annexe N° 2: dessin de la forme et des dimensions d'installation de SHM-DL-----18

 Figure annexe N° 3 : Schéma des composants internes-----19

 Figure annexe N° 4: Schéma du module de contrôle local-----22

 Figure annexe N° 5: Schéma du principe électrique-----23

 Figure annexe N°6: Dessin des dimensions d'installation du contrôleur à distance SHM-K-----24

1. Généralité

1.1 Symboles de sécurité

1.1.1 Tout le personnel engagé dans les activités sur l'installation, le fonctionnement et le maintenance de l'unité d'opération, ainsi que l'interrupteur de prises sous charge, doit avoir des qualifications professionnelles suffisantes, et respecter strictement ce manuel d'utilisation.

1.1.2 L'opération ou l'utilisation illégale pourrait mettre en danger la sécurité personnelle et la vie, également causer les dommages à cette unité et d'autres immobilisations corporelles des utilisateurs.

1.1.3 Dans ce manuel, les trois types de symboles de sécurité seront utilisés pour souligner des informations importantes.



Avertissements

Signifie de risque particulier qui pourrait mettre en danger la sécurité des personnes et la vie. La négligence de ces avertissements pourrait causer des blessures graves ou la mort.



Attention

Signifie de risque qui pourrait mettre en danger cette unité et d'autres immobilisations corporelles de l'utilisateur. Aussi, le risque n'exclure pas de mettre en danger la sécurité personnelle et la vie.



Rappel

Indique des informations importantes sur des sujets spécifiques

1.2 Utilisations prescrites



Attention

Cette unité d'opération est seulement applicable à l'interrupteur de prises sous charge avec le numéro spécifié dans la plaque signalétique.

L'installation, le raccordement électrique et la mise en service de l'unité d'opération seront réalisés uniquement par le personnel formé et qualifié conformément à ce manuel.

L'utilisateur doit s'assurer que l'unité d'opération sera utilisé selon les utilisations prescrites.

2.Présentation générale

Unité d'opération SHM- D (ci-après dénommée Unité d'opération) est une nouvelle génération de l'unité d'opération intelligentes avec fonctionnements complets dont la société Huaming a des droits de propriété intellectuelle, le produit s'adaptera aux divers types des interrupteurs de prises.

Pendant des décennies, l'unité d'opération traditionnelle des interrupteurs de prises sous charge utilise la méthodes obsolète, soit les appareils électromagnétiques avec contacts plus une variété de bielles de came mécanique, il manque de fiabilité. Pendant des décennies, 75% des accidents des interrupteurs de prises sous charge sont causés par les problèmes de l'unité d'opération. Surtout l'environnement hostile de fonctionnement du moteur électrique, le relâchement mécanique et la corrosion provoquent la plupart des accidents.

Chine Huaming , comme une société de la production professionnelle des interrupteurs de prises, qui prend la responsabilité sociale, depuis 20 années, la société résume constamment de l'expérience, effectue l'innovation technique, également elle apprend des nouvelles technologies avec succès dans le cadre de la voiture, le train à grande vitesse, des machines-outils, la robotique, l'aéronautique etc., elle a conçu et fabriqué une nouvelle unité d'opération SHM- D. Elle peut atteindre le taux d'erreurs inférieur à un pour dix mille, tandis qu'elle dispose d'une variété de fonctionnements de surveillance en ligne pour s'assurer plus de sûreté du corps d'interrupteur et du transformateur.



Figure 1 figure de forme externe de l'unité d'opératio

3 Caractéristiques principales de l'unité d'opération

- 3.1 Toutes les pièces mobiles sont commandées précisément par le moteur pas à pas ou le servomoteur, la précision de fonctionnement atteint 100 % ;
- 3.2 Le raccordement avec le contrôleur à distance en utilisant un câble de fibre optique remplacé le câble de signal traditionnel, de sorte que l'utilisation et l'installation du dispositif sont simples et exactes;
- 3.3 Utiliser le codeur angulaire sans contact utilisé largement dans l'industrie automobile, avec la capacité anti-ingérence très forte, il assure les bonnes performances dans une variété de l'environnement dur d'utilisation;
- * 3.4 Ajout d'une variété de protections sur la surveillance en ligne au sein de l'unité d'opération, s'assurant le verrouillage et l'alarme de l'interrupteur et le transformateur dans des conditions anormales du fonctionnement, ainsi que l'affichage et l'alarme sur la température de l'huile profonde au niveau de l'interrupteur et du transformateur ;
- * 3.5 Verrouillage et d'alarme sur l'abaissement du niveau de vacuum et l'infiltration lente du niveau de vacuum de la chambre à vide de l'interrupteur ;
- * 3.6 Surveillance et d'alarme de l'usure sur l'interrupteur de contact en cuivre et tungstène immergé de l'huile;
- 3.7 Couvercle de la boîte en alliage de tôle d'aluminium est étiré à froid, le degré de protection atteint IP66 ;
- 3.8 Protection d'étanchéité à double sur la boîte;
- 3.9 Tous les composants électriques et mécaniques ont une protection anti-brouillage ;
- 3.10 Avec fonctions de surveillance du gaz et de filtrage auto en ligne à huile sur l'interrupteur et le transformateur ;
- 3.11 La réalisation de réglage automatique de tension du réseau avec aucune configuration supplémentaire du régulateur automatique de tension ;
- 3.12 La réalisation de le fonctionnement en parallèle de plusieurs transformateurs avec aucune configuration supplémentaire du contrôleur parallèle ;
- 3.13 Conception modulaire, construction d'extension modulaire, avec le mieux programme de configuration des ressources ;
- 3.14 Système de commande de haute précision sur les positons de transmission ;
- 3.15 Avec une variété de ports et des protocoles de communication, offrant plus de choix pour les applications de réseaux intelligents.
- * Nécessairement s'utiliser avec le corps de l'interrupteur de prises, en cas de besoins de l'utilisateur, la configuration peut être augmentée.

4 Introductions des fonctions et les conditions d'utilisation

4.1 Principales fonctions de l'unité d'opération

- 4.1.1 Opération manuelle et électrique;
- 4.1.2 Opération de contrôle à distance et sur site ;
- 4.1.3 Opération progressive, également être configuré pour l'opération continue;
- 4.1.4 Instruction de l'emplacement à distant et l'emplacement sur site ;
- 4.1.5 Instruction de changement de prises ;
- 4.1.6 Dispositif électrique et d'arrêt mécanique ;
- 4.1.7 Touches d'opération locale;
- 4.1.8 Enregistrement du nombre d'opérations ;
- 4.1.9 Protection de surcharge ;
- 4.1.10 Dispositif de contrôle parallèle ;
- 4.1.11 Dispositif de redémarrage ;
- 4.1.12 Dispositif de protection à éviter " sauter " ;
- 4.1.13 Interface de transmission de fibre optique standard ;
- 4.1.14 Configuration de contacts d'entrée pour la protection de blocage contre la surintensité;
- 4.1.15 Configuration des contacts de sortie pour signaux de position de BCD code ;
- 4.1.16 Configuration des contacts de sortie pour signal de position correspondante ;
- 4.1.17 Configuration de contacts de signaux aux positions de sortie pour l'analogique 4-20 mA et 1-5 V ;
- 4.1.18 Equipées contacts de sortie de l'état de fonctionnement ;
- 4.1.19 Configuration de la détection de défaut de moteur d'entraînement et d'alarme lock-out.

4.2 Conditions d'utilisation de l'unité d'opération

- 4.2.1 Température ambiante d'utilisation est $-25 \sim 60^{\circ}\text{C}$; (utilisation dans une région de basse température, la conception spéciale peut satisfaire à la température ambiante de -60°C) ;
- 4.2.2 l'inclinaison de montage verticale ne dépasse pas 2% ;
- 4.2.3 Il existe pas des poussières graves et gaz corrosifs, explosifs dans les endroits d'utilisation.



Rappel

Lorsque la température ambiante d'utilisation dépasse la plage spécifiée en 4.2.1, les utilisateurs peuvent proposer leurs demandes lors de la commande, nous pouvons répondre aux conditions d'utilisation appropriées par la conception spéciale.

5 paramètres de l'unité d'opération

Les paramètres techniques énumérés dans ce manuel s'applique uniquement à la conception standard, ils peuvent varier en fonction de la demande, ils seront possibles de se modifier sans préavis.

Tableau 1

ITEM		SHM-D	SHM-DL
Moteur pas à pas et moteur de segmentation	(V)Tension nominale (V)	380V/AC	
	Courant nominal (A)	6	
	Fréquence (Hz)	50、60	
Couple de rotation sur l'arbre de sortie (N·m)		35	
Tours d'arbre d'entraînements de changement de chaque prise (tours)		33	
Tours d'opération de manivelles de changement de chaque prise (tours)		33	
Temps d'opération électrique de changement de chaque prise (S)		Environ 5	
Nombre des positions maximales d'opération		107	
Niveau d'isolation (50Hz, 1min)		2	
Poids (kg)		80	110
Classe de protection de boîte		IP6	
Contrôleur équipé	modèle	SHM-K	
	Tension nominale (V)	220V/AC	
	Fréquence (Hz)	50、60	

Tableau 2 fonctions et types d'option

module de contrôle local	Fonctions de base	commande de positions, réglage, fonctionnement	
		Moteur pas à pas, capteur de mesure de positions, technologie de communication à fibre optique	
		Protection multi-limites électronique, mécanique et la protection de coupure électrique	
		Sortie des positions	Code BCD 1 voie, 4-20 mA 2 voies (ou sorties 4 - 20 mA, et 1 - 5V à 1 voie Protocole de RS-485 MODBUS
		Sortie de statut de marche (contact sec)	Signal de réglage (levage, chute), la position de terminal la plus haute, la position de terminal la plus haute basse, le signal inachevée, démarrage de filtre à huile, signal d'opération de manivelle, signal de contrôle local
		Opération de touche manuelle à distance	Isolation du relais, 24, 110, 220VAC/DC
		contrôle de température	applicable pour les régions froides
		verrouillage	Signaux de surveillance à distance et en ligne
	Fonctions en option	Sortie des autres positions	Sortie des positions correspondantes (contact sec), sortie des positions de la résistance, sortie de plus de deux voies de BCD code (contact sec), sortie des protocoles hors de MODBUS
		Réglage de l'humidité	applicable pour les régions humides

module de contrôle à distance	Fonctions de base	Contrôle d'une position à distance	opération et affichage des positions
		Communication numérique	Type: réseau TCP/IP, communication de port UART Protocole: MODBUS/CDT/IEC101/IEC104/DNP3.0/1801 etc.
		sortie de contact sec des positions	BCD code
		Enregistrement historique d'opération	Temps, position, etc. , enregistrer à 800
		état de marche du module local	Afficher tout l'état du module local, la position la plus haute et la plus basse / mode de marche/ communication avec le module local etc.
	Fonctions en option	réglage automatique de tension	
		Marche de plusieurs postes parallèles	2-12 postes parallèles
		Sortie des autres positions	Sortie des positions correspondantes (contact sec), sortie des positions de la résistance, sortie de plus de deux voies de BCD code (contact sec), sortie à 4-20mA

* Signal de position de résistance - lorsque le signal de position correspondanté fournit simultanément de multiples groupes, et il y a des composants spéciaux à ajouter, utilisez SHM- DL (grande boîte)

6 Installation et fonctionnement

6.1 Unité d'opération est montée sur le transformateur

6.1.1 L'épaisseur de pied de montage est de 10 mm, trou de montage 4 x $\phi 15$. maille de trou de montage à voir le plan annexe 1, s'il vous plaît l'utilisateur prépare 4 boulons M12 et rondelles et écroux correspondants, longueur de boulon sera fixé selon l'épaisseur du support de montage du transformateur.



Avertissement

Il doit s'assurer que la surface de montage est bien finie, les 4 pieds restent en contact en même temps avec le support de montage. S'il y a la phénomène de la surface inégale, il doit s'ajuster à la consistance ou contrôler les vides dans 1mm.



Avertissement

Avant l'installation, il doit s'assurer que le numéro de série sur la plaque signalétique est conforme à celui de l'interrupteur des prises installé sur le transformateur.



Rappel

Si le transformateur a une vibration mécanique très grave, le dispositif d'amortissement est recommandé à utiliser.

6.1.2 L'emplacement de la 'boîte à la terre se trouve à l'angle inférieur droit des pieds, voir le plan annexe 1, les spécifications de boulons sont M12X25 , les utilisateurs peuvent aussi ajuster les boulons de mise à la terre aux autres 3 endroits selon le besoin.



Rappel

Les bornes de mise à la terre de tous les composants et pièces électriques à l'intérieur de la boîte, sont connectées avec la boîte et d'autres positions électriques, les utilisateurs n'ont pas de besoin d'augmenter les mesures supplémentaires de mise à la terre à l'intérieur de la boîte.



Avertissement

Les utilisateurs ne sont pas autorisés à mettre le fil de terre d'autres appareils de transformateur à la terre.

6.2 La connexion de l'unité d'opération avec l'interrupteur des prises

6.2.1 Fournir 2 arbres d'entraînement, 4 supports (2 pour arbre d'entraînement verticale, 2 pour arbre d'entraînement horizontale) et 4 axes de l'arbre d'entraînement avec l'interrupteur,.

6.2.2 La longueur maximale de l'arbre d'entraînement est prévue à 2m fourni e avec l'interrupteur, l'utilisateur doit mesurer proprement la longueur entre l'extrémité supérieure de l'arbre de sortie et l'extrémité d'arbre de la boîte d'engrenages intermédiaire représenté sur la figure 2, la longueur requise de l'arbre d'entraînement est L-5mm, la longueur sera modifiée selon l'utilisateur.

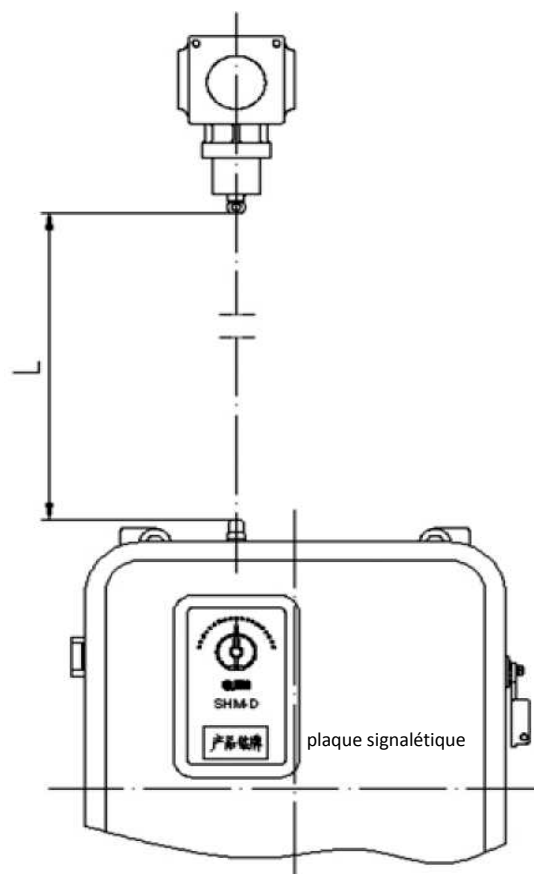


Figure 2



Avertissement

Avant la connexion de l'unité d'opération avec l'interrupteur des prises, il doit assurer que l'unité d'opération se trouve au même endroit avec l'interrupteur.



Attention

La verticalité de l'arbre ne doit pas dépasser 2%, le joint universel peut être utilisé si nécessaire.

6.3 Vérification du tour d'action de l'interrupteur des prises.

6.3.1 Les opérations à partir de la fin des actions de commutation de l'interrupteur des prises à la fin des actions de l'unité d'opération (soit les échelles 1,5.....2 devant la zone centrale de petit pointeur), seront assurées par le réglage des heures des actions de l'interrupteur des prises ou la commutation des actions de l'interrupteur (commutation de prises sous charge). Le rôle de l'indication de cette zone centrale est utilisé en tant que la position de référence lors du réglage.

6.3.2 Une opération de commutation de prise correspond à un tour du petit pointeur, un tour est divisé en 33 échelles, une position correspond à un tour de manivelle. Dès le début de l'action de l'interrupteur des prises à la fin de l'action, le nombre de positions indiqué dans la zone de l'indication du pointeur, les tracés de référence correspondants doivent être égaux dans les deux sens, une légère dissymétrie est autorisée.

6.3.3 Méthode de vérification

- a) Tourner la poignée dans un sens jusqu'à la fin de l'action de commutation de l'interrupteur, enregistrer le nombre de tours .
- b) Opérer dans la direction opposée , répétez le processus .
- c) S'il existe des différences sur le nombre de tours enregistrés dans les deux sens, l'unité de réglage doit connecter l'interrupteur des prises selon la moitié de la différence.



Attention

Avant cette opération, l'unité et les prises doivent se trouver à la position de réglage.



Avertissement

Seulement le réglage manuel, et chaque fois de réglage manuel, l'unité d'opération et l'interrupteur des prises doivent se trouver à la même position de prise.



Attention

Lorsque l'arbre de manivelle est engagé, il faut s'insérer à nouveau environ 8 mm (jusqu'au fond de l'arbre), de sorte que l'engrenage conique interne est engagé, et il doit presser la manivelle avec force pendant le processus de branlement pour surmonter la poussée du ressort.

6.3.4 Exemples de vérification

- a) L'interrupteur des prises est à la 10^e position d'opération, tourner la poignée en tournant vers la 11^e position jusqu'à ce que le fonctionnement de l'interrupteur, enregistrer le signe de position du petit

pointeur. Résultats: La différence de 7 échelles, comme montré à la figure 3.A

b) L'interrupteur des prises est à la 11^e position d'opération, tourner la poignée en tournant vers la 10^e position jusqu'à ce que le fonctionnement de l'interrupteur, enregistrer le signe de position du petit pointeur. Résultats: La différence de 1.5 échelles, comme montré à la figure 3.B

Correction: $1/2 (7 - 1.5) = 2,75$

sélectionner la valeur de correction

= 3 échelles

méthode de verifcation:

- Relâcher l'arbre d'entraînement vertical
- Tourner la poignée à la position 12 en 3 échelles;
- Reconnecter l'arbre d'entraînement vertical
- Tourner la poignée à la position 10, enregistrer le signe de la position de petit pointeur;
Résultats: La différence de 4.5 échelles.
- Contrôle à la direction de position 11; Résultats: La différence de 4 échelles.
La vérification est finie.

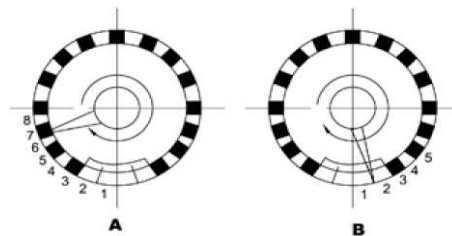


Figure 3

6.4 Marche de l'unité d'opération

6.4.1 La source électrique de l'unité est entrée les bornes des numéros de 3,6,7,8 au bornier XI, la puissance triphasée à 4 fils de 380V / 50Hz , comme la figure 4 .

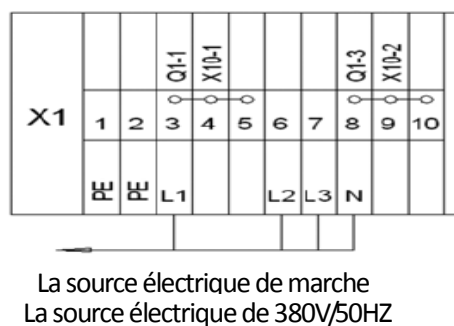


Figure 4

Rappel

La source électrique triphasée ne nécessite pas de séquence de phase pour le moteur de l'unité.

6.4.2 La connexion de l'unité et le contrôleur à distance SHM- K sera effectué par la fibre optique, insérer la fibre optique de soutien dans le port de fibre optique CX , après la connexion, la transmission des informations de l'état de marche et le contrôle à distance seront réalisées par le contrôleur, comme la Figure 5,6 .

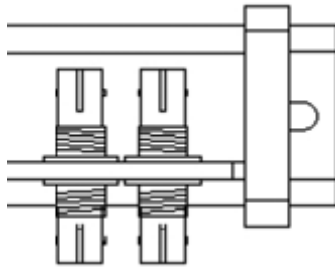


Figure 5 port CX de l'unité

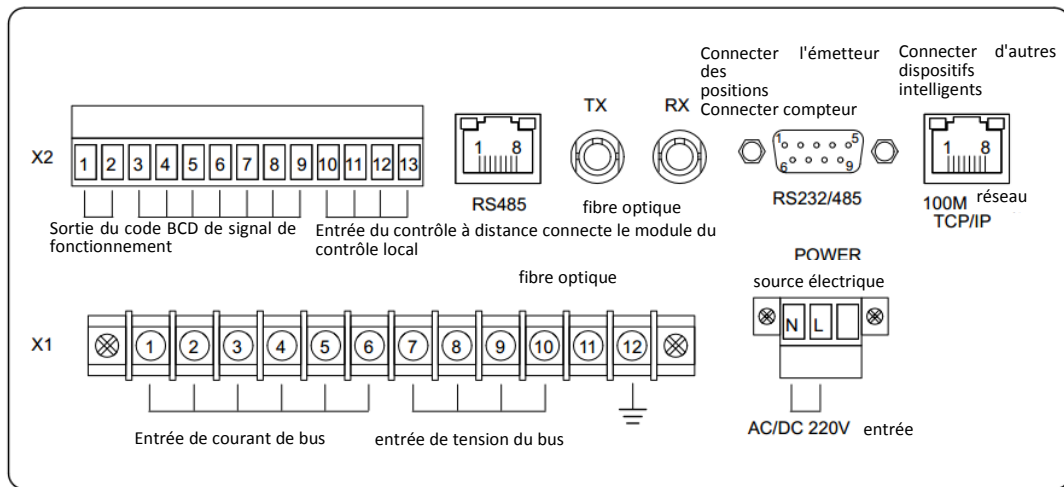


Figure 6 Panneau arrière de SHM-K



Avertissement

Lors de l'utilisation ou de l'arrangement de la fibre, le rayon de courbure minimum est R30mm .



Rappel

Fournir l'entrée de fils de fibre optique au bas de la boîte de l'unité, Ouverture $\phi 18.2$, taille de la position à voir la figure 1 , les prises de fixation seront fournies avec la fibre optique.



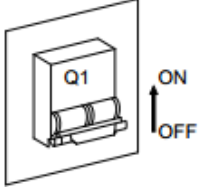
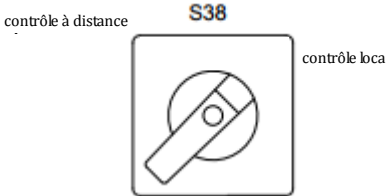
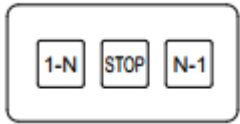
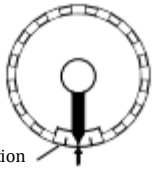
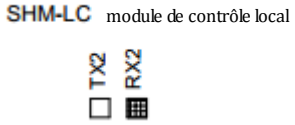
Rappel

Lors de la mise en service, essais, et sans la nécessité d' un contrôle automatique à distance, l'unité n'a pas besoin de la marche indépendante du contrôleur de SHM- K, l'accès de la source électrique comme la figure 6.4.1, choisir le mode de contrôle "local" , vous pouvez utiliser l'unité.

Rappel

Avant l'opération électrique, s'il vous plaît lire attentivement la figure 3, la figure 4, la figure 5 dans ce manuel, et les instructions d'opération électrique 6.4.3, pour comprendre le fonctionnement des composants électriques indiqués ci-dessus, la description de l'état et la méthode d'utilisation.

6.4.3 Instructions d'opération électrique

1	Fermer le disjoncteur Q1 de la source électrique, mettre le moteur pas à pas et le module de commande local normalement être alimentés, alors l'indicateur d'état du module de commande local s'allume, observer si l'état de l'indicateur et l'indication de la position numérique sont correctes.	
2	Avec le commutateur de << à distance / local >> de l'unité d'opération, sélectionner le mode de fonctionnement optimal, lorsque le mode <<local>> est choisi, le contrôle sera réalisé par les boutons du panneau de commande dans l'unité d'opération; lorsque le mode << à distance >> est choisi, la transmission des informations d'état et le contrôle seront réalisés via la fibre optique par le contrôleur à distance de SHM- K. (pour la conception spéciale, également augmenter les bornes d'entrée de commande à distance dans l'unité d'opération, le cas réel sera déterminé par les dessins du projet spécifique)	
3	Appuyez sur la touche " 1 - N " , soulever une position sur l'unité d'opération ; Appuyez sur la touche " N - 1 " , diminuer une position sur l'unité d'opération ; Appuyez sur la touche «STOP » , l'unité d'opération annule immédiatement l'opération en cours.	
4	L' unité d'opération finit chaque fois l'opération de levage ou chute, le pointeur d'état de commutation doit s'arrêter dans le cadre d'arrêt de l'unité d'opération, la position d'indicateur centrale est utilisée vérifier la fiabilité de l'unité d'opération.	
5	Lorsque le contrôle de l'unité d'opération est réalisé par le contrôleur à distance SHM- K , vous devez terminer bien la connexion de la fibre optique, après la connexion de la fibre optique, l'indicateur de communication des modules TX2 / RX2 du contrôle local clignote, cela représente la connexion correcte, sinon c'est la connexion échoue, il faut échanger les prises de deux fibres optiques. Lors de la communication normale, opérer selon le 3e étape.	

6.5 Transport



Rappel

Si l'unité électrique est nécessaire d'être démontée, lors du transport du transformateur, il doit opérer conformément aux instructions 6.1~6.4 lors de la re-installation.



Attention

Si le transformateur est transporté par le bateau maritime (brouillard salin ou l'environnement chaud et humide) , il devrait emballer l'unité électrique et l'arbre d'entraînement avec un film plastique (ou sac plastique) pour éviter l'exposition longtemps à l'air.

6.6 Maintenance

Au cours de l'entretien régulier des transformateurs, il devrait procéder aux contrôles suivants pour l'unité électrique : Vérifier les éléments d'étanchéité du boîtier de l'unité électrique, assurant une performance d'étanchéité fiable ; Vérifier l'état de l'apparition de dispositifs internes de l'unité électrique.

7 Les figures annexes

Figure annexe N° 1: Dessin de la forme de SHM-D

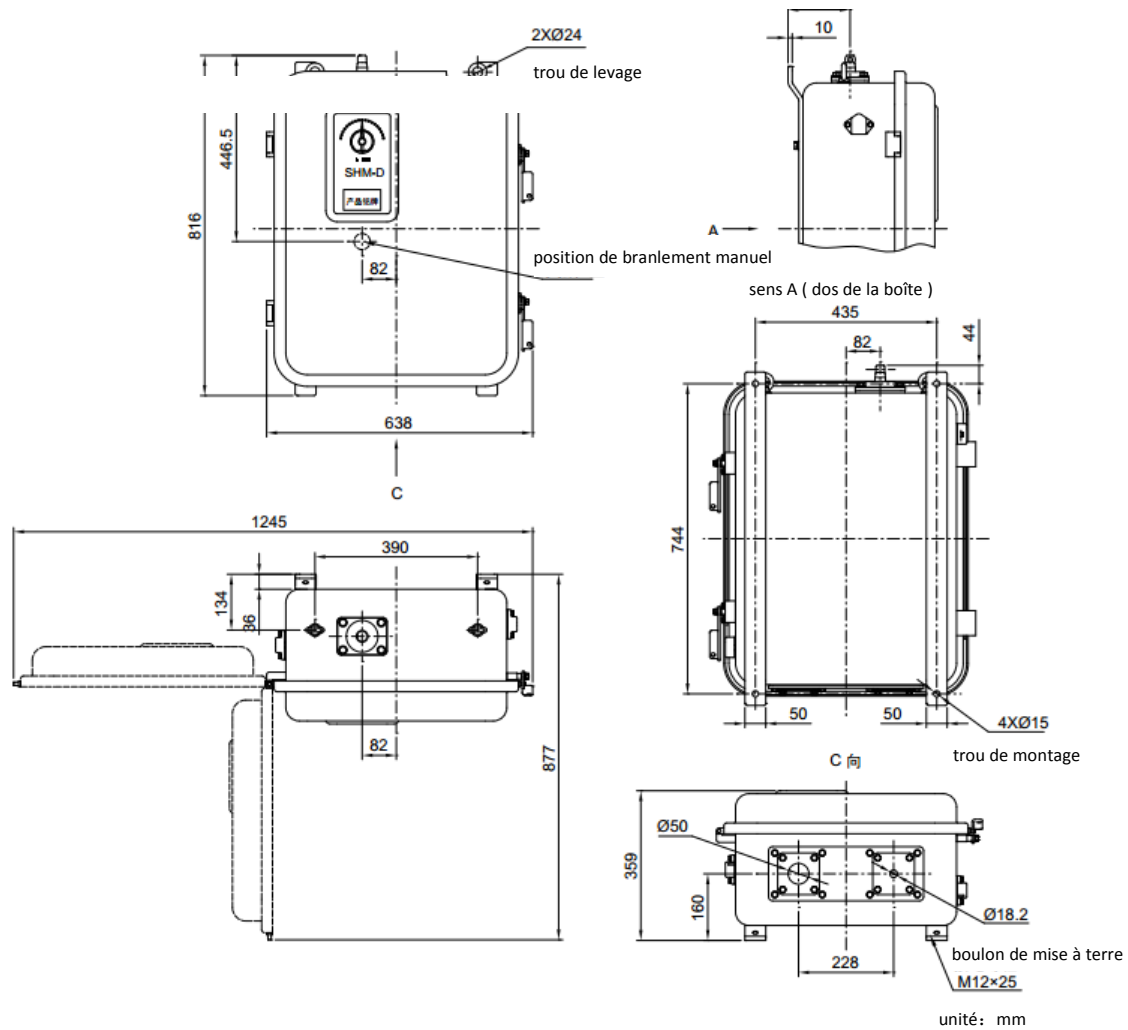


Figure annexe No 2: Dessin de la forme de SHM-LC

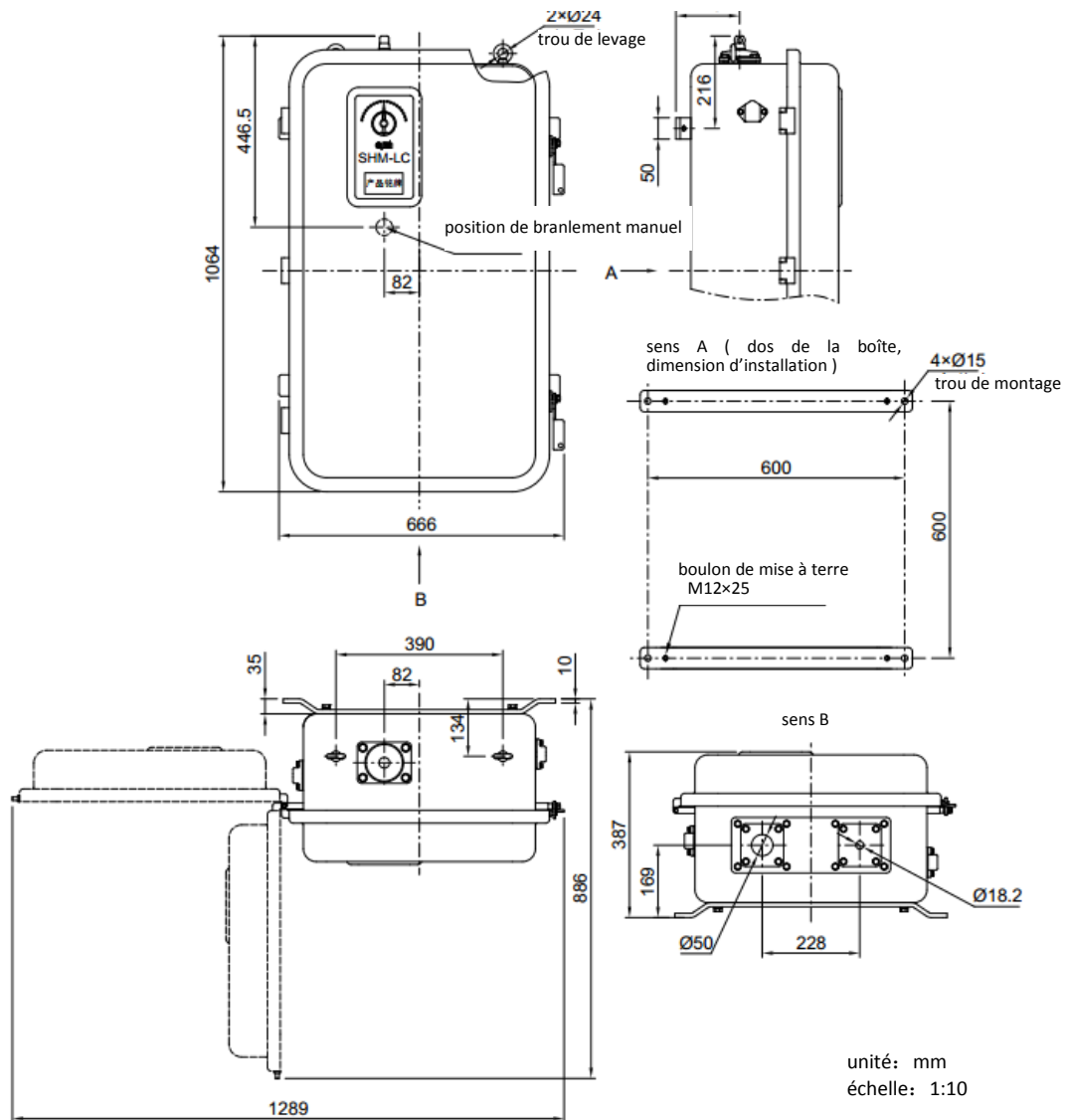
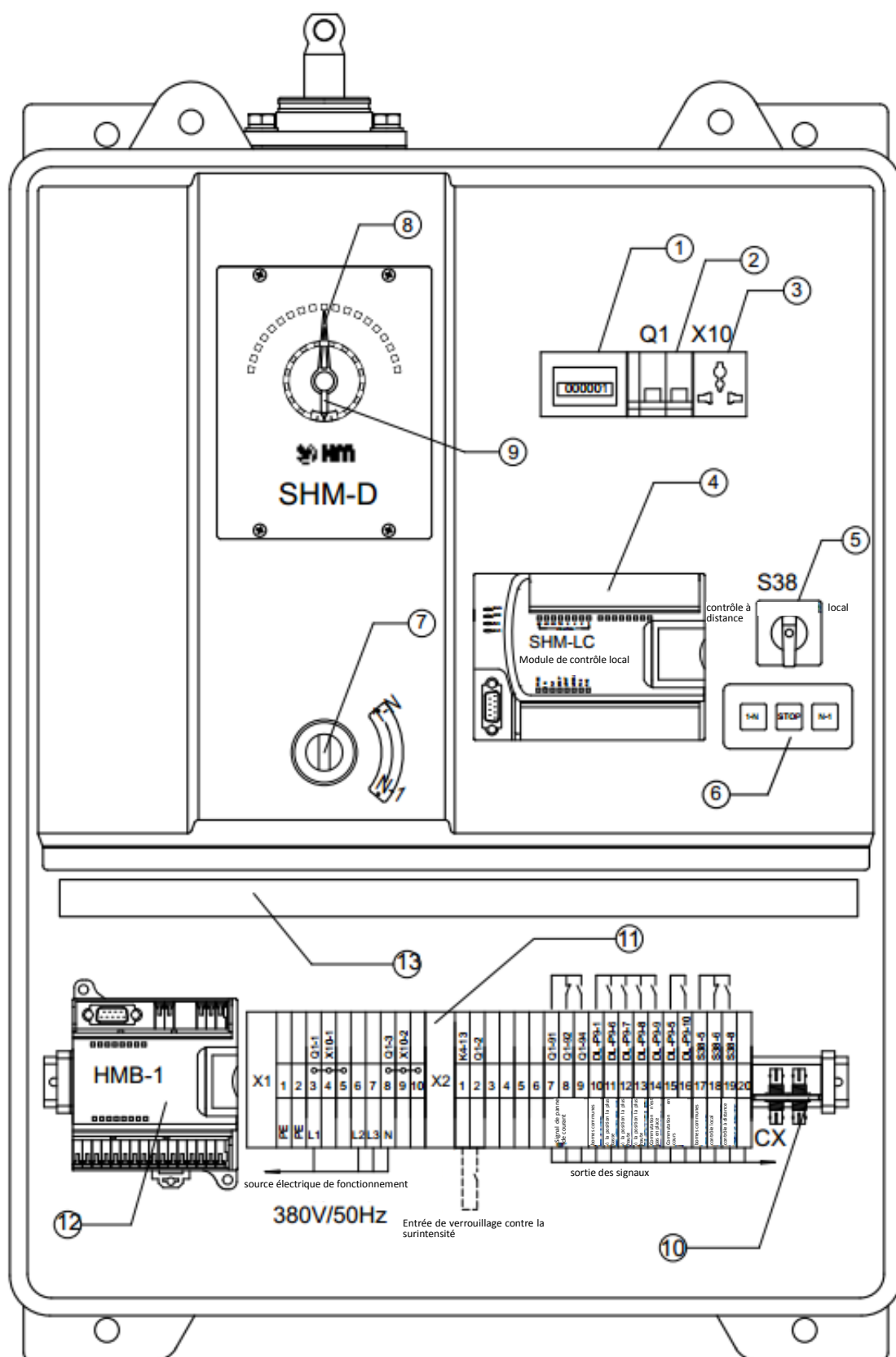


Figure annexe N°3 : Schéma des composants internes



4. Introductions des indicateurs d'état du module du contrôle local de SHM-DL

indicateur	État	sens
RUN	allumé	CPU fonctionne normalement, la source électrique est normale.
	clignote	CPU fonctionne normalement
	éteint	pas de courant ou la panne du module de la source électrique
ERR	allumé	Signal du capteur des positions est anormal ou le dépassement des limites des positions
	clignote	faute des éléments de Hall (Progressive)
	éteint	Signaux du capteur des positions et de Hall normaux.
TX1/RX1	clignote	Procedure de téléchargement normale de CPU ou sortir des signaux à l'émetteur des positions.

Tube numérique en trios chiffres	Indique la position présente de l'interrupteur des prises
----------------------------------	---

indicateur	État	sens
FREE	allumé	Moteur pas à pas est libéré, lorsque la manivelle est insérée, cet état est en place.
1-N / N-1	allumé	Signifie que les operations de levage ou de chute sont en cours.
STEP	allumé	Signifie qu'après une fois d'action de levage ou de chute, l'unité électrique est en état de bonne place.
LIMIT	allumé	Indique à la position la plus basse ou la plus haute
LOCAL	allumé	Contrôleur se trouve en état de commande d'entrée local, être éteint lors de la commande par l'autre mode de communication.
TX2/RX2	clignote	En communication avec le module à distance.

5 Instructions d'état de l'interrupteur des prises à distance/local

à distance	Transmission des données et le contrôle avec le contrôleur de SHM- K à travers la fibre optique (pour la conception spéciale, également augmenter les bornes d'entrée de commande à distance dans l'unité d'opération, le cas réel sera déterminé par les dessins du projet spécifique)
Local	Le contrôle par la touche dans l'unité électrique

6 Instructions des fonctions des touches de contrôle de levage/chute / arrêt

1-N	levage de position
STOP	arrêt de position
N-1	chute de position

1 Compteur

2 disjoncteur de protection du moteur

3 prises de courant auxiliaires

4 module de contrôle local

5 commutateur à distance/local

6 touches de contrôle de levage/chute / arrêt

7 arbre de rotation d'opération de manivelle

8 indication de la position d'opération

9 indication de commutation des prises

10 ports de la fibre optique (pour le raccordement avec contrôleur)

11 source électrique et bornier des bornes d'entrée et de sortie de signal

12 module de sortie des signaux des positions

13 caniveau des fils



Attention

La connexion de l'unité d'opération de SHM-D et le contrôleur à distance SHM- K sera effectuée par la fibre optique, insérer la fibre optique de soutien dans le port de fibre optique, après la connexion, la transmission des informations de l'état de marche d'interrupteur et le contrôle à distance seront réalisées par le contrôleur.

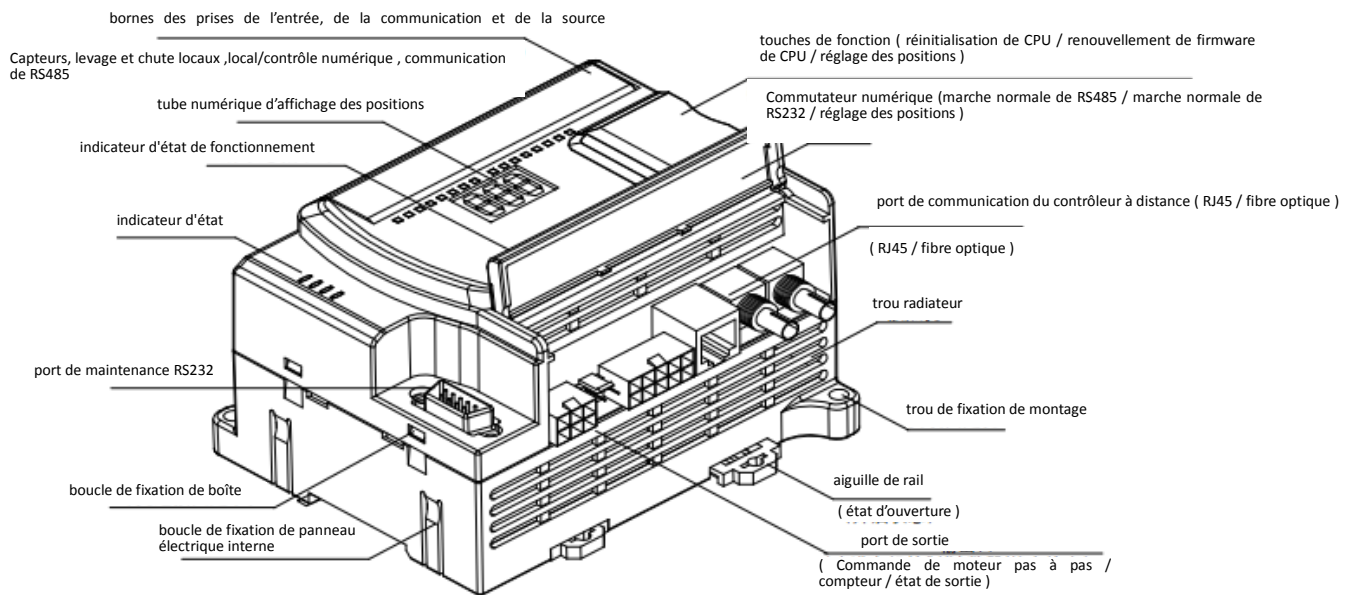
Après la connexion de la fibre optique, l'indicateur de communication des modules TX2 / RX2 du contrôle local clignote, cela représente la connexion correcte, sinon c'est la connexion échoue, il faut échanger les prises de deux fibres optiques.



Rappel

Les bornes de 1 et 2 du bornier X2 sont l'entrée de contact de verrouillage de surintensité, l'entrée est contact ouvert, lorsque le contact est fermé, l'unité d'opération se verrouille.

Figure annexe N° 4: Schéma du module de contrôle local



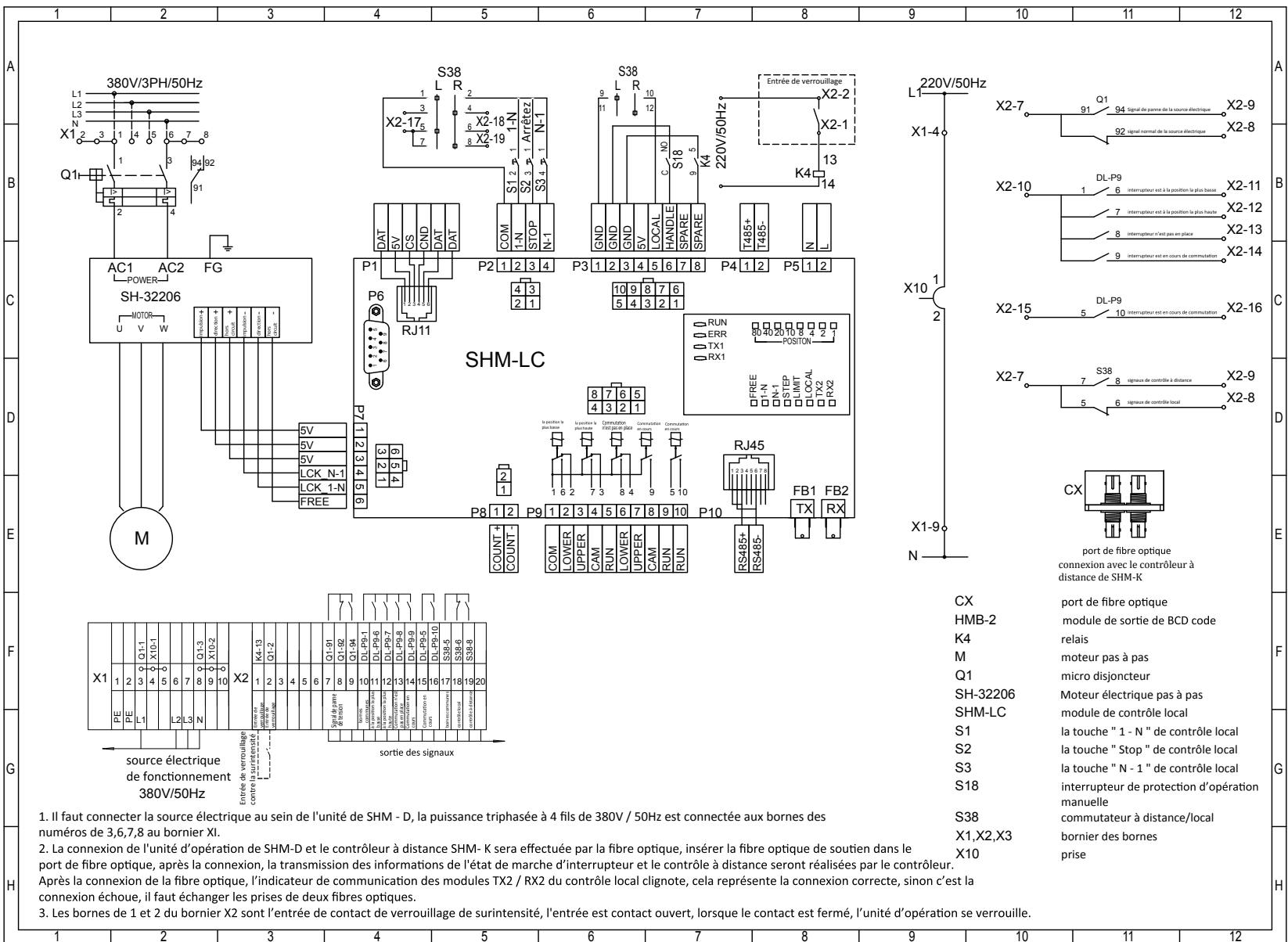
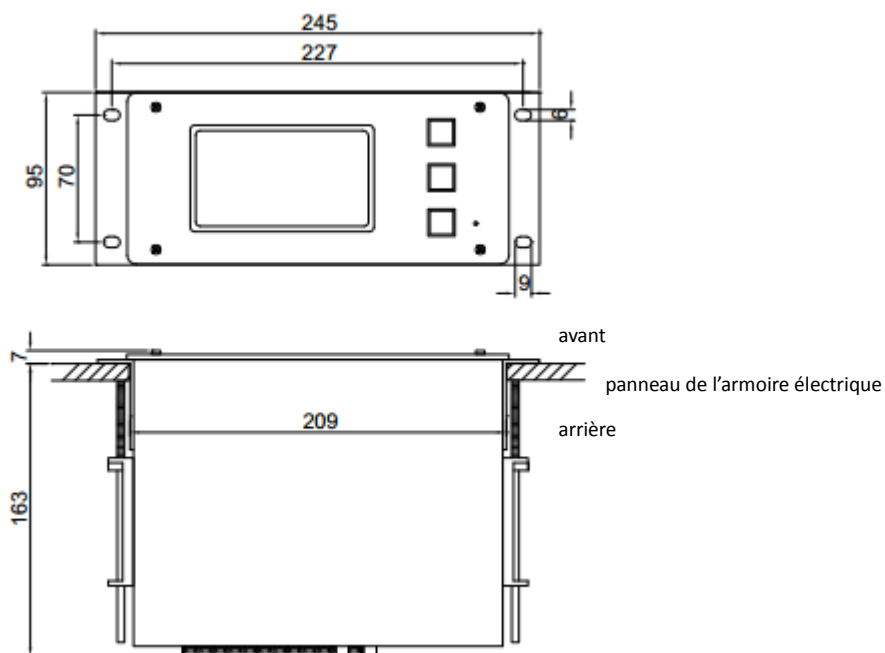


Figure annexe N°6: Dessin des dimensions d'installation du contrôleur à distance SHM-K



Rappel

Le mode d'installation peut prendre non seulement les vis pour la fixation en façade avant, mais aussi la broche de verrouillage sur les deux côtés comme indiqué ci-dessus.

Taille du trou : 210mm x 96mm (longueur x largeur)