

RIVELATORE D'ALBERO FERMO E VELOCITA' MINIMA

DEFINIZIONE

Il dispositivo controlla il movimento di un albero o di un pezzo in moto rettilineo, mediante gli impulsi che riceve tramite un sistema: ruota - sensore (fig.1).

UTILIZZAZIONE

- nastri trasportatori
- trasportatori aerei
- paranchi - gru
- movimenti rotativi o rettilinei ecc.

CARATTERISTICHE E REGOLAZIONI

T

Periodo del timer interno regolabile a cacciavite sul frontale. Il tempo di ripetizione degli impulsi deve essere minore di T. Il valore di fondo scala dipende dalla gamma.

START

Pins 4 - 10 contatto NO eccita il relè interno.

VISUALIZZAZIONI

ON LED VERDE : alimentazione presente

A LED ROSSO : indica l'intervento del relè interno

RIPRISTINO

SENZA CAVALLOTTO 4-11

(memoria del rallentamento). Quando si verifica il rallentamento degli impulsi, il relè cade, ed anche se giungono altri impulsi, il relè resta OFF. Il dispositivo si resetta premendo il pulsante "START" che, eccitando il relè interno, fa partire la macchina, che a sua volta fornirà gli impulsi all'LP177.

CON CAVALLOTTO 4-11 (senza memoria del rallentamento). Quando si verifica il rallentamento degli impulsi, il relè cade, ma si rieccita all'arrivo di altri impulsi; continua cioè a "vedere" gli impulsi (vedi fig.2).

FUNZIONAMENTO

Quando mancano gli impulsi il relè interno è OFF. Alla partenza il relè deve essere eccitato tramite il comando START (4-10 contatto normalmente aperto) fino all'arrivo del 1° impulso. Si può far partire la macchina anche cavallottando momentaneamente il contatto N.A. dell'LP 177 (ad es.: con il pulsante di "MARCIA"). Usato come "segnalazione" (con cavallotto fra 4-11) il dispositivo parte in modo automatico. Se prima della fine del periodo "T" arriverà un altro impulso, il relè resterà eccitato; il relè

LP 177

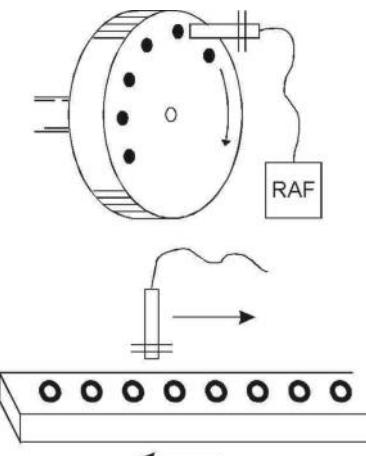


Fig.1

NOTA 1

il sensore deve fornire un impulso di durata minima 2ms.

REMARK 1

The sensor must give a pulse at least 2 ms long.

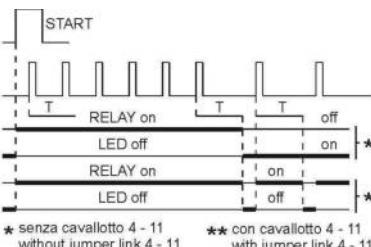


Fig.2

Nota generale: Negli schemi di collegamento non sono riportati i fusibili sulle alimentazioni e sugli ingressi voltmetrici.

General remark: The wiring diagrams do not show the fuses installed on the supply and on the voltmetric inputs.

STOPPED SHAFT AND MINIMUM SPEED DETECTOR

FUNCTION

The device controls the shaft revolution or the straight-line movement of a mechanical part, by means of the pulses received from a system: wheel-sensor (fig.1)

USE

- belt conveyors
- overhead conveyors
- elevator conveyors
- rotary or straight-line movement etc.

TECHNICAL FEATURES AND REGULATIONS

T

Period of the built-in timer; the regulation is made by means of a screw driver on the front. The pulses repetition period (period between two pulses) must be shorter than T. The full scale value depends on the selected range.

START

Pins 4-10 contact NO which energizes the internal relay.

VISUALIZATIONS

ON GREEN LED : supply on

A RED LED : the internal relay changes over

RESET

WITHOUT JUMPER LINK 4-11 (memory of the "slow down"). When the pulses slow down, the relay changes over, and it remains off even if other pulses appear. The device resets by pressing the push button "START", which energizes the internal relay; the machine starts and gives to LP177, the required pulses.

WITH JUMPER LINK 4-11 (without the memory of the slow down). When the pulses slow down, the relay changes over, but it goes on again when new pulses come (fig.2).

MODE OF OPERATION

In absence of the pulses, the internal relay is OFF. At the start the relay must be energized by the command START (4-10 normally open contact) until the first pulse arrives. The machine can start by paralleling the output contact N.O. of LP 177 (with a contact of the general start push button). When the jumper link 4-11 is made, the device starts automatically. The relay remains on if a new pulse arrives before the end of T; the relay changes over after the time T from the last pulse.

WARNING: Repairs in guarantee are made free our factory, within 12 months from the delivery date, for the devices not working due to defects of the components. In no case Emirel can be held responsible for damages, direct or indirect, occurred to things or people in consequence of wrong connections, accidents, not correct use or not operation of the Protection and Control devices of its own production. For the "safety applications", it is suggested to apply SAFETY systems or REDUNDANCY engineering." .

