CONTROL DE GIRO DE MOTORES (Prototipo)

Prototipo de segunda versión para el control inalámbrico de hasta dos motores de palas electromecánicas P&H (4100A, 4100 XPB y 4100 XPC DC).

En esta versión en específico se habilita la sección de potencia, formada por ocho relés **EV200AAANA** de **500A** que suministran energía a armadura y campo. Sustituye la conmutación manual y permite invertir el sentido de giro de cada motor —de forma independiente o simultánea— desde un mando remoto con alcance de hasta 5 m, mientras un circuito de control procesa las señales del panel remoto para accionar los relés según las órdenes emitidas.



ESPECIFICACIONES ELÉCTRICAS

Voltaje de entrada	220 V AC primario / 57 V (energización de motor)
Corriente máxima	500 A
Rango de frecuencia	UHF 425-441 MHz
Potencia transmisor	≤ 10 dBm
Fuente de control	2 baterías AA

ESPECIFICACIONES MECÁNICAS

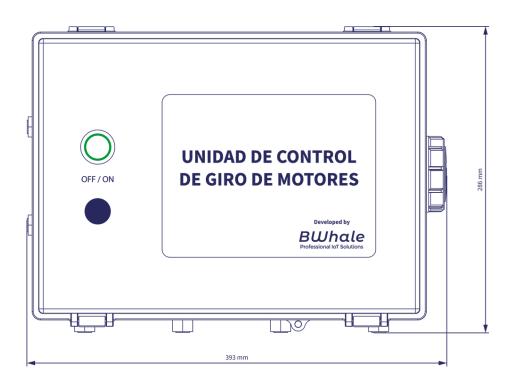
Dimensiones	393 x 286 x 153 mm
Grado de protección	IP67
Temperatura de operación	-30 °C a +60 °C
Material de carcasa	Policarbonato
Protección ignífuga	HB / V-0 / 5VA
Grado IK	IK08

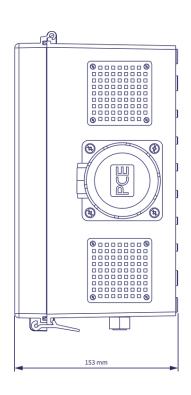
ACCESORIOS

Incluye bolso confeccionado en tela de poliéster para el almacenamiento del equipo, cables y accesorios. Se incorpora además el cable de poder para conexión de 220 VAC de 2 m de longitud con conectores macho-macho (2P+T, 16 A) apto para uso industrial, y una botonera de control para gestionar las funciones de avance, retroceso y giro.



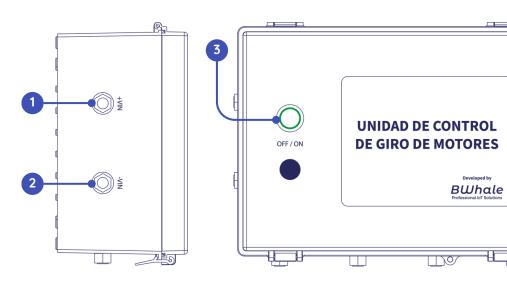
DIMENSIONES

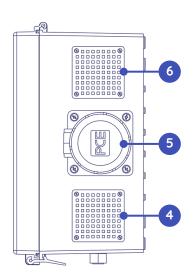


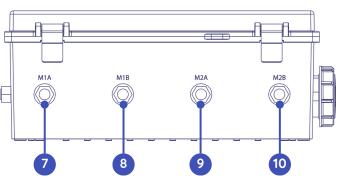




PARTES



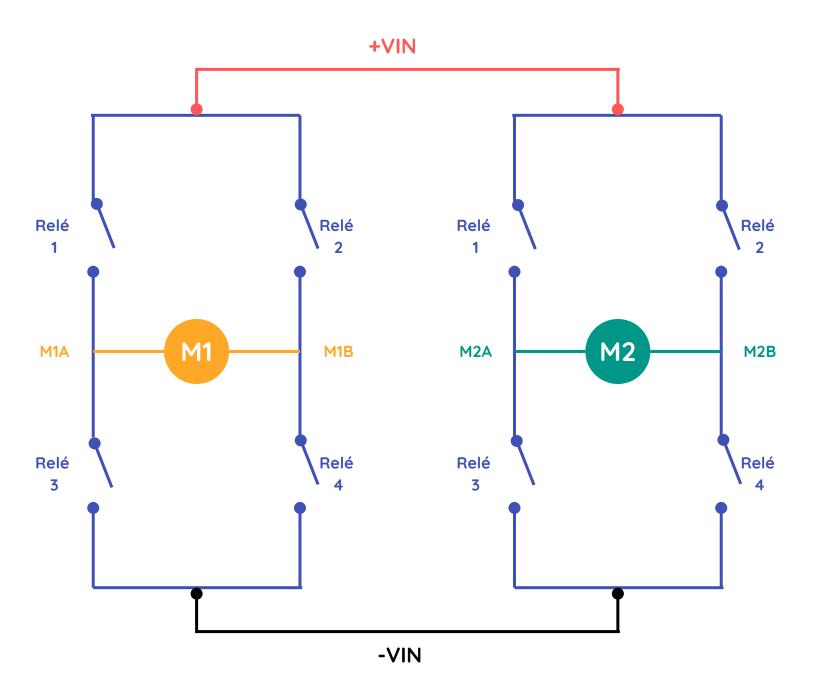




1	Perno para el polo positivo de 57 V DC
2	Perno para el polo negativo de 57 V DC
3	Botón de encendido/apagado del equipo
4	Ventilación de entrada
5	Conector de 220 V AC

6	Ventilación de salida
7	Perno para el terminal A del Motor 1
8	Perno para el terminal B del Motor 1
9	Perno para el terminal A del Motor 2
10	Perno para el terminal B del Motor 2

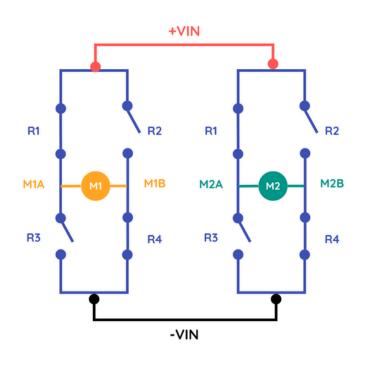
DIAGRAMA ELÉCTRICO - ESTADO INICIAL

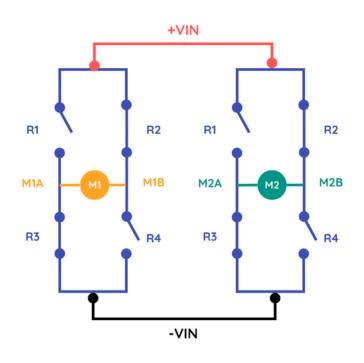




AVANZAR LÍNEA RECTA

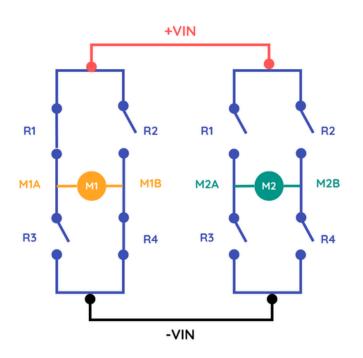
RETROCEDER LÍNEA RECTA

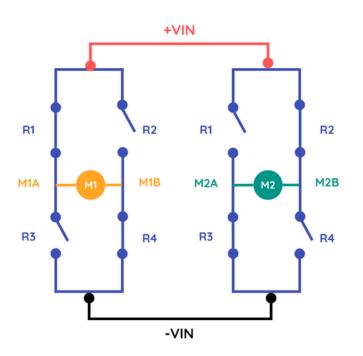




MOVIMIENTO LATERAL

GIRO CONTROLADO

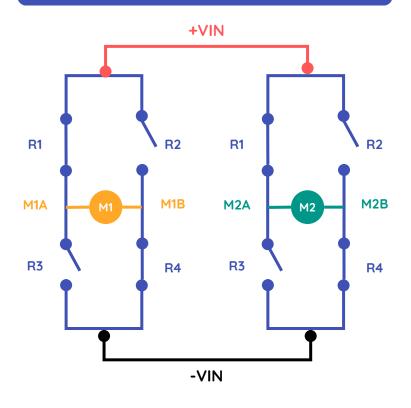


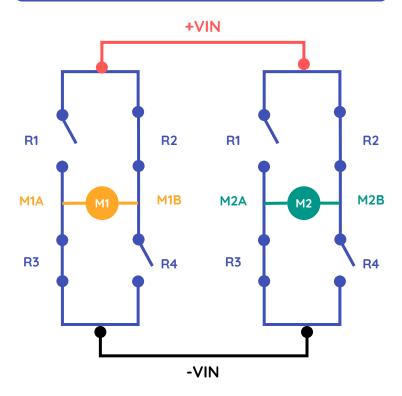




AVANZAR LÍNEA RECTA

RETROCEDER LÍNEA RECTA





MOVIMIENTO LATERAL

GIRO CONTROLADO

