

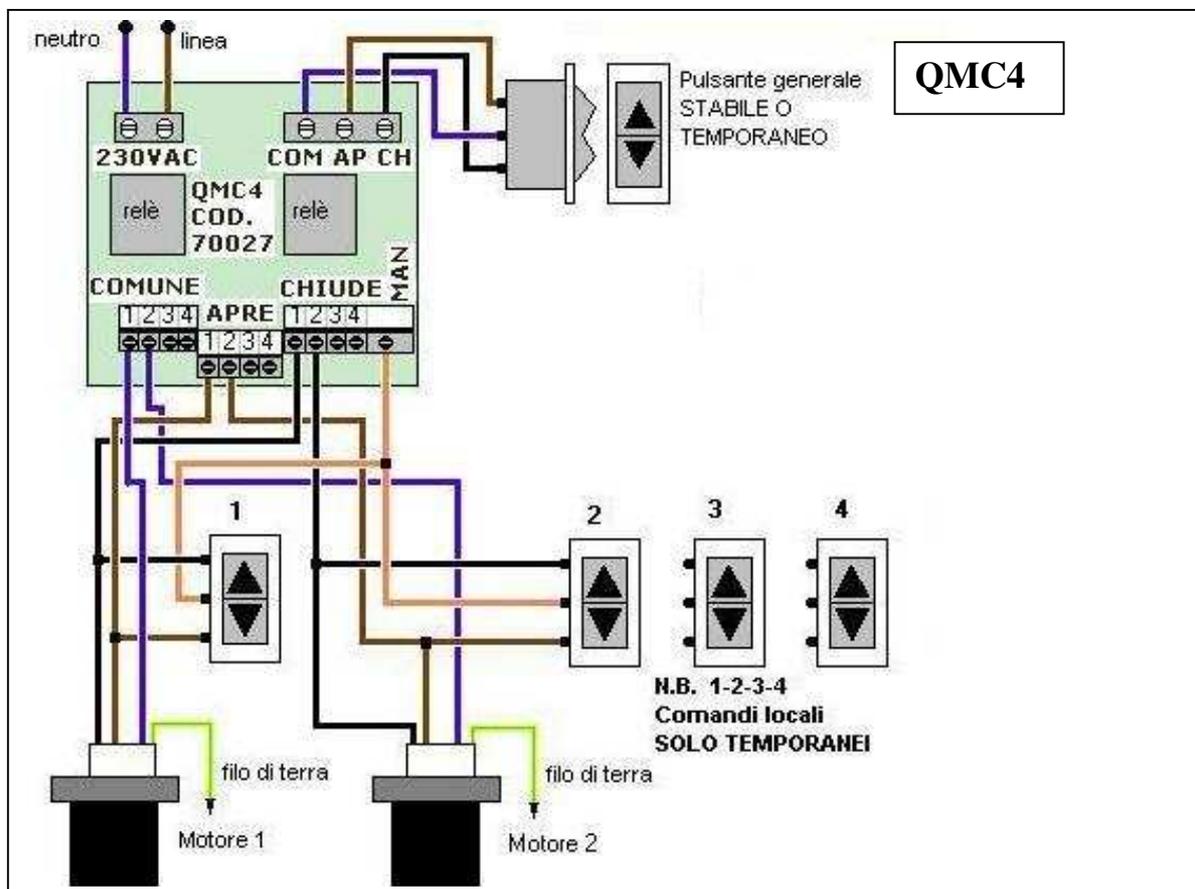
La QMC4 è fondamentale nel caso si volessero effettuare centralizzazioni che prevedono l'utilizzo di più motori.

Il comando generale può essere sia di tipo stabile sia temporaneo, ma è **assolutamente indispensabile** che i singoli comandi locali di ogni motore siano di tipo temporaneo*.



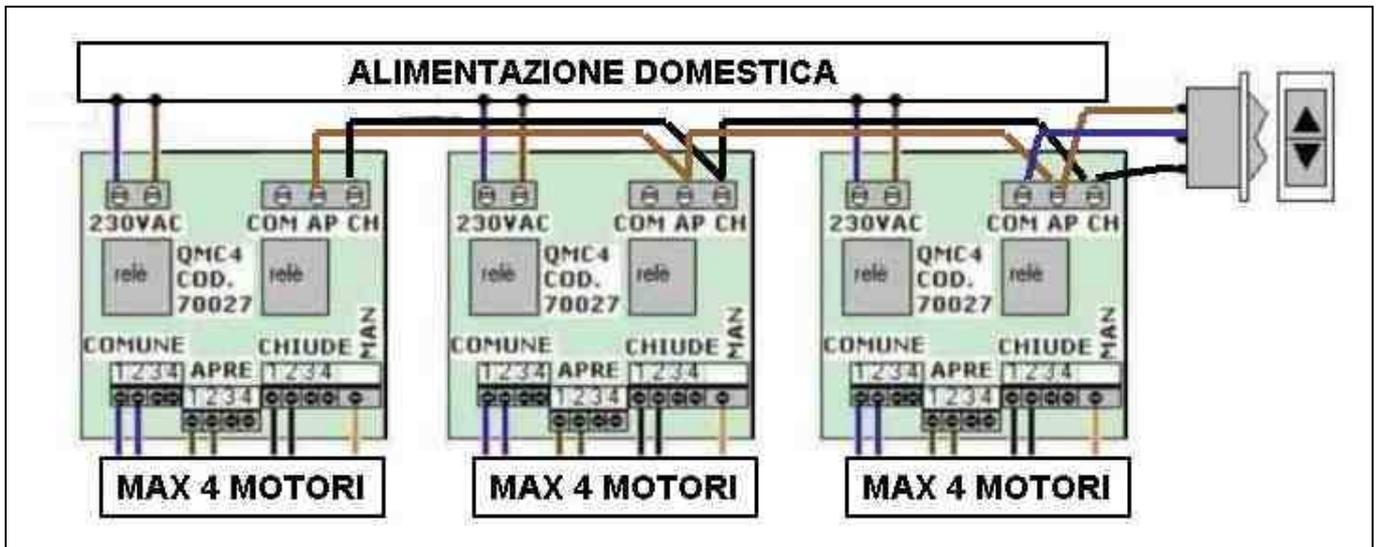
Se i singoli motori fossero comandati da pulsanti di tipo stabile, e ordinassimo per esempio la salita di uno di loro, qualora tramite il comando generale mandassimo un contemporaneo impulso per la discesa agli altri motori, noteremmo che quello precedentemente comandato per salire rimarrebbe fermo rischiando pertanto di arrivare alla protezione termica. In questo caso occorrerebbe riportare in posizione neutra il comando del motore ed eseguire l'operazione di discesa singolarmente.

Possiamo qui vedere lo *spaccato schematizzato* di una centralina QMC4.

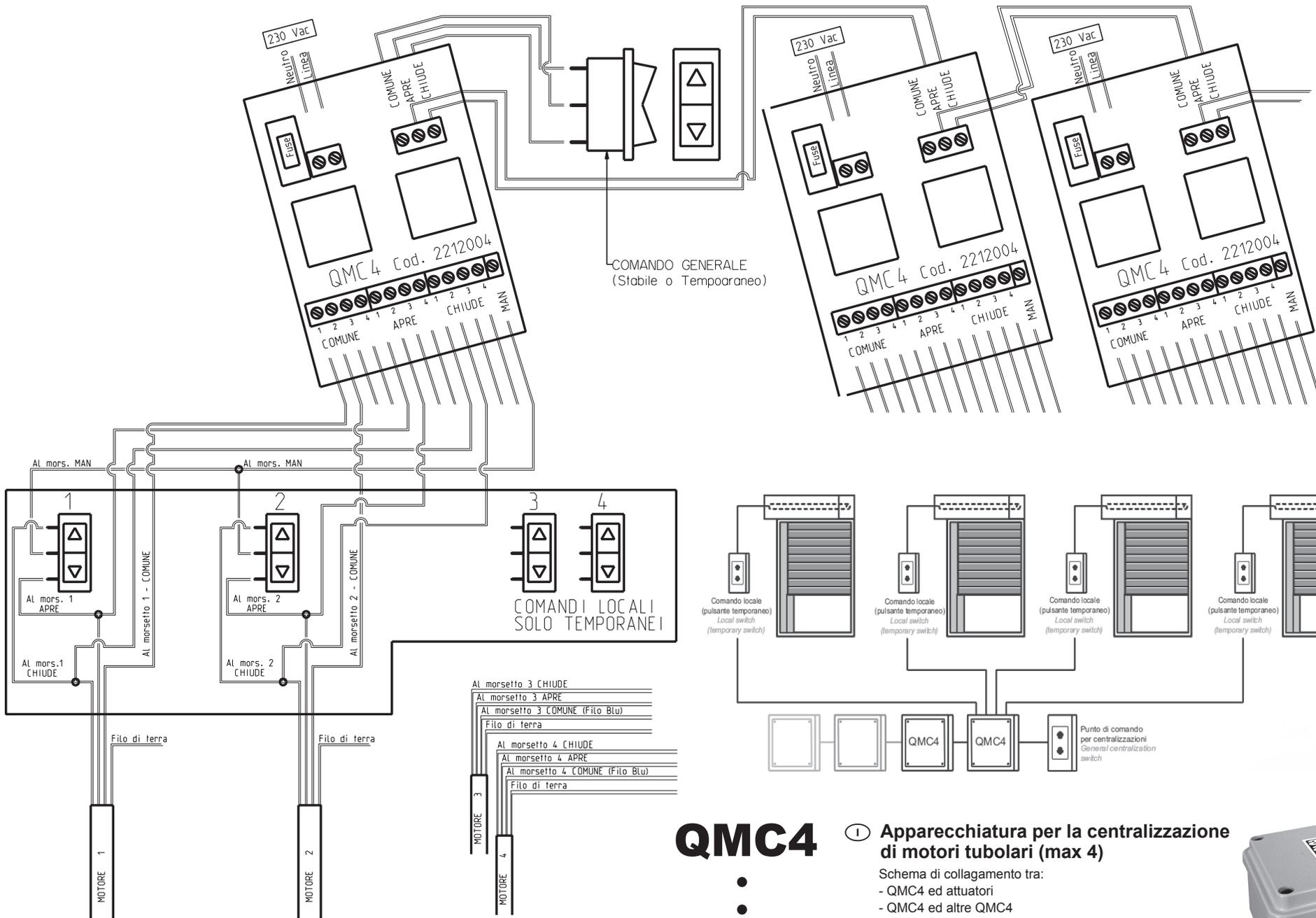


Collegamento in serie di più QMC4

Come detto in precedenza, le apparecchiature QMC4 sono *modulari*, pertanto è possibile collegare tra di loro un numero teoricamente infinito di motori. In questi casi occorre fare molta attenzione che le QMC4 siano fasate tutte allo stesso modo, per evitare che i motori collegati abbiano un senso di rotazione opposto tra loro.



Come possiamo vedere nello schema di collegamento elettrico qui sopra, nel fasare le centraline QMC4 vado ad **escludere il comune** e collego solo le fasi (apertura e chiusura) facendo bene attenzione, come detto, a non invertire i fili in qualche passaggio. Il comune viene quindi utilizzato solo nel collegamento tra la prima centralina QMC4 e l'interruttore generale.



QMC4

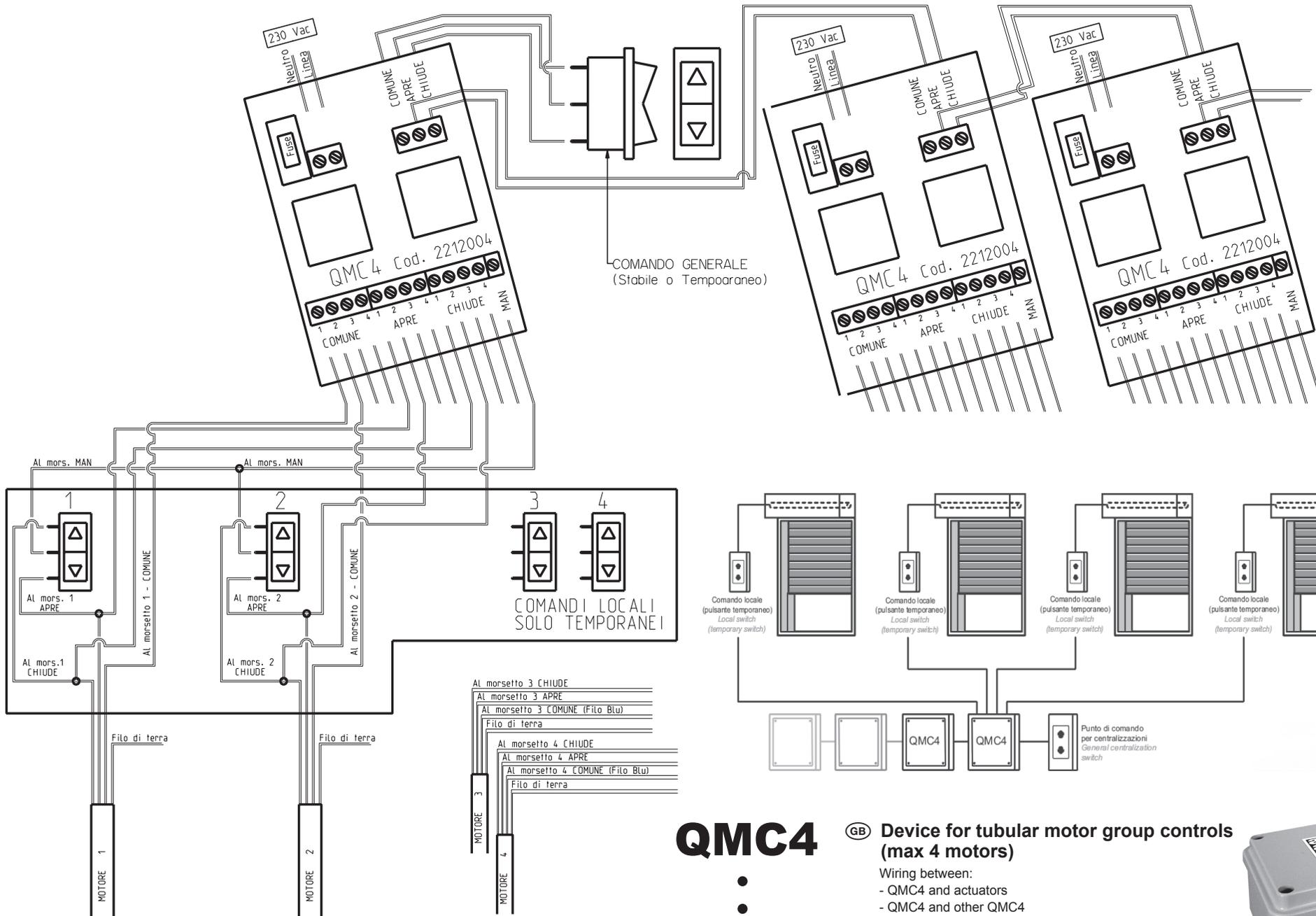


① Apparecchiatura per la centralizzazione di motori tubolari (max 4)

- Schema di collegamento tra:
- QMC4 ed attuatori
 - QMC4 ed altre QMC4



2212004



QMC4



GB Device for tubular motor group controls (max 4 motors)

- Wiring between:
- QMC4 and actuators
 - QMC4 and other QMC4



2212004