

Serial N° _____

Date _____

AMT 910/AMT 920 MANUAL DEL USUARIO página 01

AMT 9XX es un sistema de control para grupos electrógenos en conexión STANDBY que utiliza un sistema que puese ser programado por un microprocesador SINGLE-CHIP.

Los ingresos adquiridos permiten el monitoreo de los señales siguientes:

TENSIÓN DE RED, TENSIÓN DEL GENERADOR, TENSIÓN DE LA BATERÍA, CORRIENTE DEL GENERADOR, FRECUENCIA, TENSIÓN DE LA DÍNAMO, NIVEL DEL CARBURANTE, SOBRECARGA, PARADA REMOTA, ALARMAS 1 Y 2, PRESIÓN DEL ACEITE, TEMPERATURA ELEVADA, FORZAMIENTO DE LA RED.

En la parte frontal hay ideogramas, pulsadores, LED, pulsadores.

Selecciones frontales

El commutador dispone de 6 funciones: TEST-AUTO-MAN-RESET-BLOQUEO-PROGRAMA.

TEST

En esta posición el usuario puede verificar el funcionamiento del motor. Durante el proceso de puesta en marcha el sistema aplica los parámetros de automatización programados en la tabla 7. En condición de presencia de red o con forzamiento de red presente la carga no resulta conectada al generador (precedencia de la red). Todas las alarmas son controladas. En caso de falta de red la carga es transferida al generador. La vuelta de la red comporta el traslado de la carga a la red pero el motor no es parado. Para obtener la parada del generador es necesario poner el selectivo en AUTO: después del tiempo de resfriamiento (el motor funciona sin carga) el motor es parado. Durante el funcionamiento en TEST (o AUTO) la utilización eventual del pulsador PARADA sera considerada por el sistema una parada de emergencia. Esta condición sera señalada por el relampagueo de AL2. El Restablecimiento de la alarma necesita la selección de la función de RESET.

AUTO

En esta modalidad la puesta en marcha es subordinada a la presencia o a la falta de red. Los temporizadores son definidos en los canales '0' y '1' de la tabla 7. Los límites de intervención para la automatización son definidos en los canales 'D' y 'E'. La puesta en marcha periódica es establecida en las posiciones A y B. Los parámetros principales para la modalidad de puesta en marcha son definidos en las direcciones 5-6-7-F y G de la tabla 7. El parámetro C permite la selección del valor de intervención de la sobrecarga.

MAN

En esta posición es posible poner en marcha el motor sin traslados de carga al generador. Todas las alarmas son controladas. Para parar el motor apretar PARADA. Para trasladar la carga al generador es necesario, con el motor en marcha, seleccionar AUTO y quitar la tensión de red.