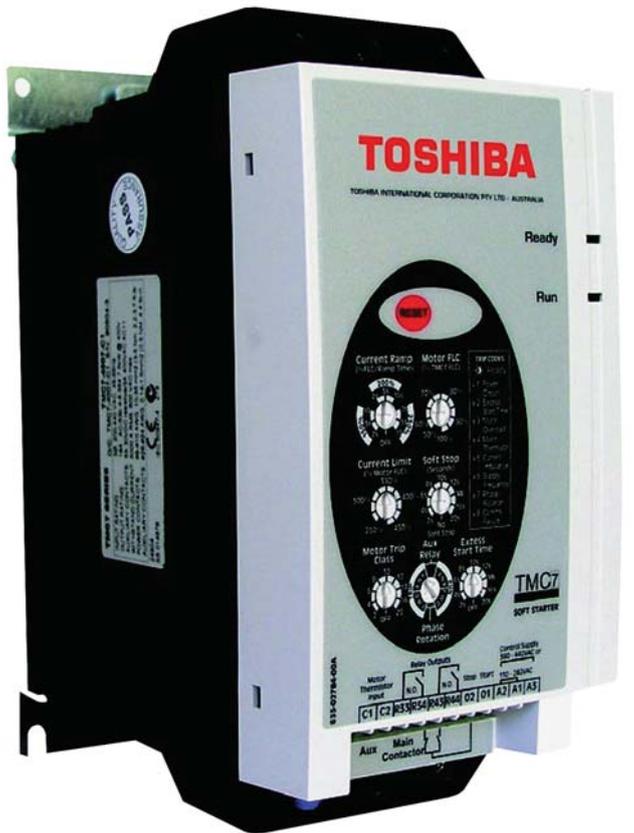


# Soft Starters TMC7 TMS9



**Avviatori statici a controllo digitale**

**Avviamento ed arresto controllato**

**Controllo in limitazione di corrente o rampa di corrente**

**Protezione termica e I<sup>2</sup>T del motore**

**Su TMS9 comunicazione seriale RS485 / bus di campo**

**By-pass integrato su TMC7 e TMS9 fino a 110KW**

**Controllo Auto-Adattivo AAC delle rampe (TMS9)**

**Funzionamento ininterrotto anche con un SCR guasto (TMS9)**

**Connessione a 3 fili o 6 fili (solo su TMS9)**

**Display LCD configurabile con visualizzazione grafica delle curve di avviamento**



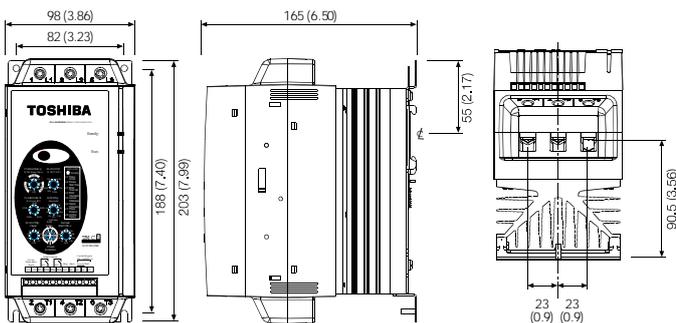
- Digitally controlled soft starters
- Soft Start and Soft Stop functions
- Current limit or current ramp motor start
- Thermal and I<sup>2</sup>T motor protection
- RS485 or bus communication available
- Compact sizes and built in by-pass on TMC7 and TMS9 up to 110KW
- AAC auto adapting ramp control for TMS9
- TMS9 emergency operation even with a failed SCR
- 6 Wires connection available for TMS9
- LCD programmable display with graphics about motor starting performances

# Specifiche e dimensioni TMC7

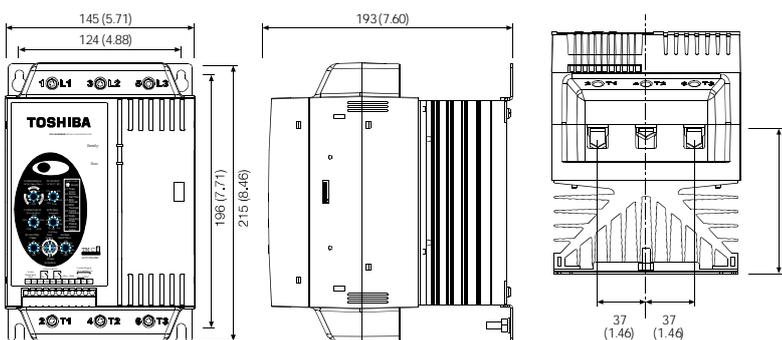
## Specifiche generali

Caratteristica		Specifiche											
Range di alimentazione		200-440Vac (+10%/-15%) - 45/66Hz											
Alimentazione di controllo		110-240Vac o 380-440Vac											
Modelli	TMC7 -	4007 - C1	4015 - C1	4018 - C1	4022 - C1	4030 - C1	4037 - C1	4045 - C1	4055 - C1	4075 - C1	4090 - C1	4110 - C1	
Potenza motore tipica (KW)		7.5	15	18.5	22	30	37	45	55	75	90	110	
Corrente nominale a 40°C	400% per 6 sec. (A)	18	34	42	48	60	75	85	100	140	170	200	
	400% per 20 sec. (A)	17	30	36	40	49	65	73	96	120	142	165	
Numero di avviamenti/ora		6 avviamenti ora						6 avviamenti ora					
Grado di protezione		IP20						IP00					

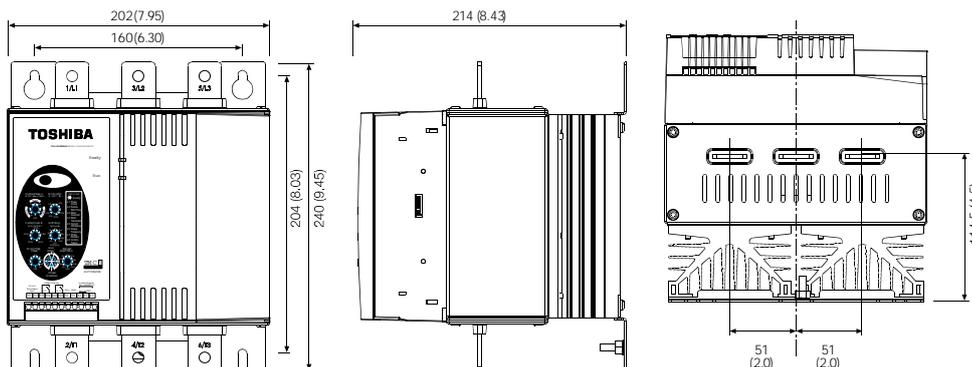
## Dimensioni esterne



TMC7 4007  
TMC7 4015  
TMC7 4022  
TMC7 4030  
Peso 2.4 Kg



TMC7 4037  
TMC7 4045  
TMC7 4055  
Peso 4.3 Kg

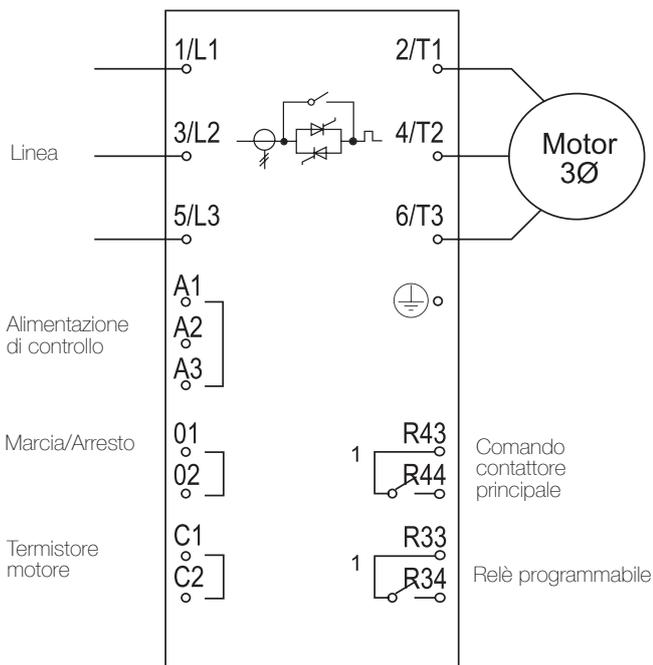


TMC7 4075  
TMC7 4090  
TMC7 4110  
Peso 6.8 Kg

## Caratteristiche

Caratteristica	Specifiche
<b>Tipo di controllo</b>	Avviatore statico digitale con controllo su due fasi e by-pass integrato. Tecnologia EQUIVEC per il bilanciamento della fase non controllata.
<b>Metodo di avviamento</b>	Avviamento controllato a corrente costante o a rampa di corrente.
<b>Metodo di arresto</b>	Arresto libero o arresto con rampa soft stop.
<b>Regolazioni</b>	Mediante trimmer rotativi: Regolazione della corrente nominale del motore Regolazione del livello iniziale e del tempo per la rampa di corrente, max 15 sec. Regolazione del limite di corrente Regolazione della classe di protezione del motore Regolazione del tempo di arresto, max 20 sec. Regolazione del tempo per allarme "mancato avviamento" Protezione inversione fase Selezione funzione relè ausiliario
<b>Funzioni di protezione</b>	Sovraccarico motore, mancanza fase, mancato avviamento, inversione fasi, sbilanciamento corrente, termistore motore, mancanza alimentazione di potenza, frequenza alimentazione non corretta.

## Collegamenti

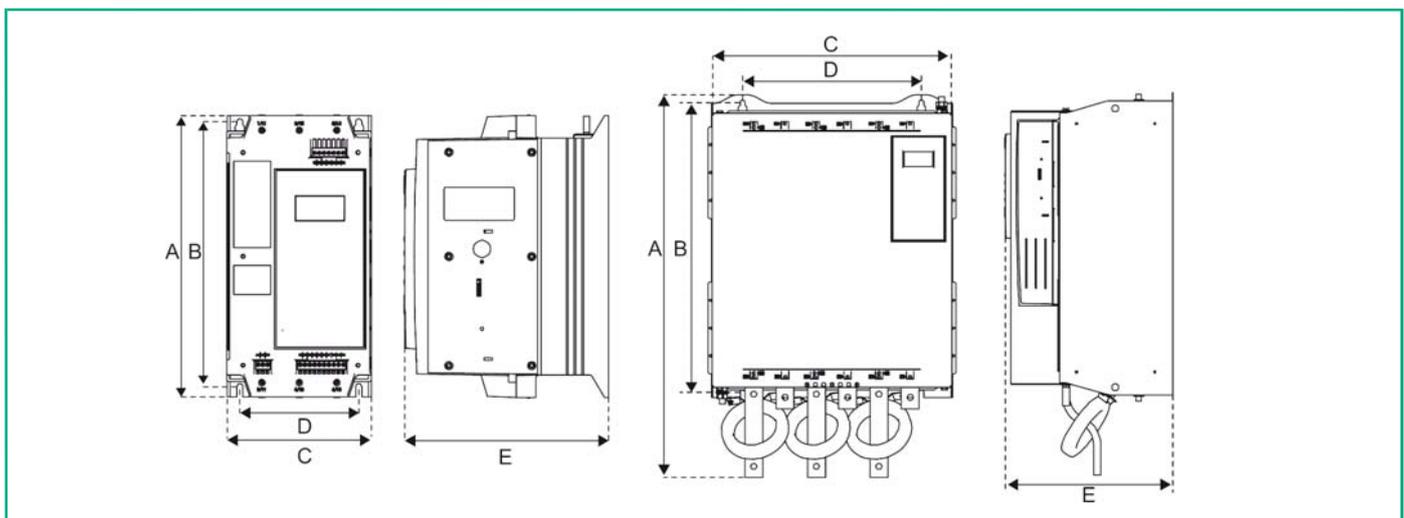


# Specifiche e dimensioni TMS9

## Specifiche generali

Caratteristica	Specifiche													
Range di alimentazione	Versioni 4: Connessione a 3 fili, trifase 200-525Vac (standard) Versioni 6: Connessione a 6 fili trifase 380-690Vac													
Alimentazione di controllo	Versioni C1: 110-120 o 220-240Vac / C2 :24Vac/24Vdc													
Grado di protezione	TMS9 4011-4055: IP20 / TMS9 4075-4800: IP00													
Tipo di connessione	Connessione a 3 fili				Connessione a 6 fili									
Corrente di avviamento	300%	350%	400%	450%	300%	350%	400%	450%						
Tempo di avviamento in sec.	10	15	20	30	10	15	20	30						
T. di pausa sec. fino a -x025B	350	345	340	330	350	345	340	330						
T. di pausa sec. da -x030B	590	585	580	570	590	585	580	570						
Temperatura ambiente	40°C													
Modello	Valori di corrente nominale (A) - classe AC53b con by-pass (da TMS9-x132 il by-pass opzionale deve essere realizzato esternamente)								Dimensioni e pesi					
									Dimensioni esterne (mm)					Peso
									A	B	C	D	E	Kg
TMS9 - 4011B	23	20	17	15	34	30	26	22	295	278	150	124	183	4.3
TMS9 - 4018B	43	37	31	26	64	59	51	44						
TMS9 - 4022B	50	44	37	30	75	66	55	45						
TMS9 - 4025B	53	53	46	37	79	80	69	55						
TMS9 - 4030B	76	64	55	47	114	96	83	70						
TMS9 - 4037B	97	82	69	58	145	123	104	87						
TMS9 - 4045B	100	88	74	61	150	132	112	92	438	380	275	250	213	5.0
TMS9 - 4055B	105	105	95	78	157	158	143	117						
TMS9 - 4075B	145	123	106	90	217	184	159	136	438	380	275	250	250	15
TMS9 - 4082B	170	145	121	97	255	217	181	146						
TMS9 - 4090B	200	189	160	134	300	283	241	200						
TMS9 - 4110B	220	210	178	148	330	315	268	223						
TMS9 - 4132C	255	231	201	176	382	346	302	264						
TMS9 - 4185C	360	360	310	263	540	540	465	395						
TMS9 - 4200C	380	380	359	299	570	570	539	449	689	522	430	320	300	45
TMS9 - 4220C	430	430	368	309	645	645	552	484						
TMS9 - 4280C	620	620	540	434	930	930	810	651						
TMS9 - 4355C	650	650	561	455	975	975	842	683						
TMS9 - 4445C	790	790	714	579	1185	1185	1071	868						
TMS9 - 4500C	930	930	829	661	1395	1395	1244	992						
TMS9 - 4650C	1200	1200	1200	1071	1800	1800	1800	1606	856	727	585	500	364	53
TMS9 - 4750C	1410	1410	1319	1114	2115	2115	1979	1671						
TMS9 - 4850C	1600	1600	1600	1353	2400	2400	2400	2030						

## Dimensioni esterne



# Caratteristiche

Caratteristica	Specifiche
<b>Tipo di controllo</b>	Avviatore statico digitale con controllo su tre fasi.
<b>Metodo di avviamento</b>	Avviamento controllato a corrente costante o a rampa di corrente. Funzione autoadattiva AAC dei profili di rampa di ACC/DEC per l'ottimizzazione delle partenze ed arresti in ogni condizione di carico. Avviamento a coppia controllata.
<b>Metodo di arresto</b>	Arresto libero, arresto con rampa soft stop ed arresto rapido con iniezione DC.
<b>Caratteristiche principali</b>	Bypass integrato fino alla taglia 110KW compresa. Visualizzazione grafica delle curve di avviamento/arresto del motore Pannello grafico con 8 lingue Selezione indipendente del metodo di avviamento ed arresto per 2 diversi motori Regolazione delle rampe di acc/dec per il metodo AAC Comando di Jogging a velocità ridotta per posizionamenti Programmazione semplificata tramite macro applicative Doppio set di parametri motore indipendenti Controllo sofisticato del modello di protezione termica del motore Metodo di funzionamento "EMERGENCY" Funzionamento garantito anche con un SCR guasto
<b>Altre caratteristiche</b>	Protezione motore intelligente e completamente configurabile nelle soglie, tempi di intervento ed azioni da compiersi. Moduli di comunicazione Modbus, Profibus, DeviceNet disponibili in opzione.

# Collegamenti

Schema di collegamento standard 3 fili per versioni con by-pass integrato

