

■ Option résolveur MCB 103

L'option résolveur MCB 103 sert d'interface entre le signal de retour du moteur du résolveur et le 3G3DV. Les résolveurs sont généralement utilisés comme dispositif de retour de moteur pour les moteurs synchrones à aimant permanent sans balais.

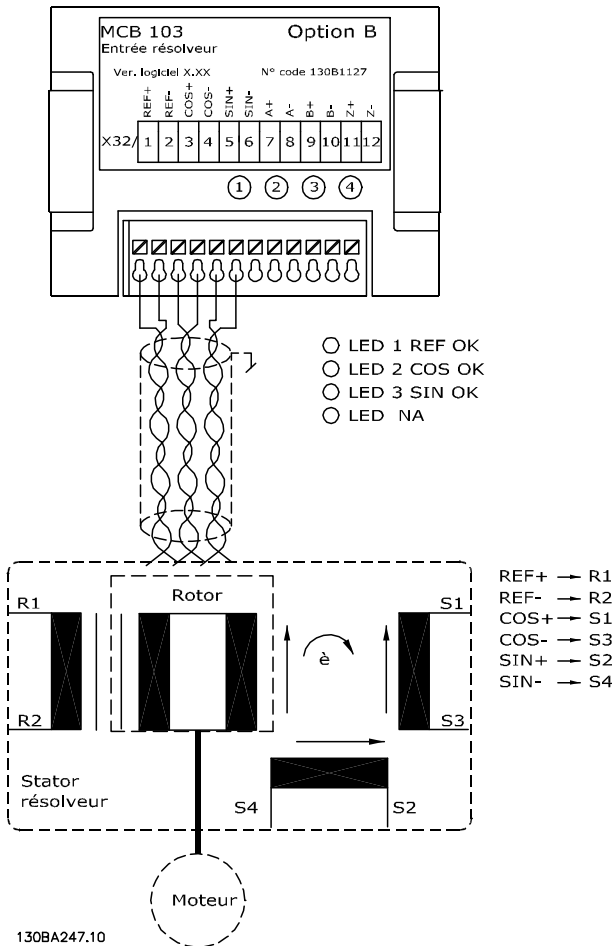
Spécifications du résolveur :	
Pôles résolveur	Par. 17-50: 2 *2
Tension entrée résolveur	Par. 17-51: 2.0-8.0 Vrms *7.0 Vrms
Fréquence d'entrée résolveur	Par. 17-52: 2-15 kHz *10.0 kHz
Rapport transformation	Par. 17-53: 0.1-1.1 *0.5
Tension d'entrée secondaire	Max. 4 Vrms
Charge secondaire	Env. 10 kΩ

Lorsque l'option résolveur est commandée séparément, elle comprend :

- Option résolveur MCB 103
- Fixation LCP et protection borniers plus grandes

Sélection de paramètres : 17-5* Interface résolveur.

L'option résolveur MCB 103 gère plusieurs types de résolveurs.



NBI

L'option résolveur MCB 103 ne peut être utilisée qu'avec les types de résolveurs à excitation au rotor. Les résolveurs à excitation au stator ne peuvent pas être utilisés.

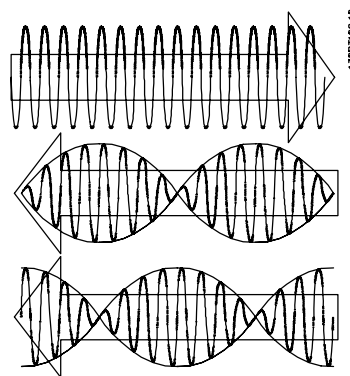
Indicateurs lumineux

La LED 1 est allumée lorsque le signal de référence est OK sur le résolveur

La LED 2 est allumée lorsque le signal Cosinus est OK sur le résolveur

La LED 3 est allumée lorsque le signal Sinus est OK sur le résolveur

Les LED sont actives lorsque le par. 17-61 est réglé sur Avertissement ou Alarme.



Exemple de configuration

Dans cet exemple, on utilise un moteur à aimant permanent (PM) avec un résolveur comme retour vitesse. Un moteur PM doit généralement fonctionner en mode flux.

Câblage:

La longueur de câble est de 150 m maximum lorsque l'on utilise une paire torsadée.



NB!

Les câbles du résolveur doivent être blindés et séparés des câbles moteur.



NB!

Le blindage du câble du résolveur doit être correctement connecté à la plaque de découplage et au châssis (terre) du côté moteur.



NB!

Toujours utiliser des câbles moteur et hacheur de frein blindés.

Régler les paramètres suivants		
Par. 1-00	Mode Config.	Boucle fermée vit. [1]
Par. 1-01	Principe contrôle moteur	Flux avec retour [3]
Par. 1-10	Construction moteur	PM, SPM non saillant [1]
Par. 1-24	Courant moteur	Plaque signalétique
Par. 1-25	Vitesse nominale du moteur	Plaque signalétique
Par. 1-26	Couple nominalcont. moteur	Plaque signalétique
L'AMA n'est pas possible sur les moteurs PM.		
Par. 1-30	Résistance stator	Fiche technique du moteur
Par. 1-37	Inductance axe d (Ld)	Fiche technique du moteur (mH)
Par. 1-39	Pôles moteur	Fiche technique du moteur
Par. 1-40	FCEM à 1000 tr/min.	Fiche technique du moteur
Par. 1-41	Décalage angle moteur	Fiche technique du moteur (généralement zéro)
Par. 17-50	Pôles	Fiche technique du résolveur
Par. 17-51	Tension d'entrée	Fiche technique du résolveur
Par. 17-52	Fréquence d'entrée	Fiche technique du résolveur
Par. 17-53	Rapport de transformation	Fiche technique du résolveur
Par. 17-59	Interface résolveur	Activé [1]

