

## ■ Opción Resolver MCB 103

La opción Resolver MCB 103 se utiliza como interfaz de la realimentación del motor del Resolver al 3G3DV. Los Resolvers se utilizan básicamente como dispositivos de realimentación del motor para motores síncronos sin escobillas y magnetización permanente.

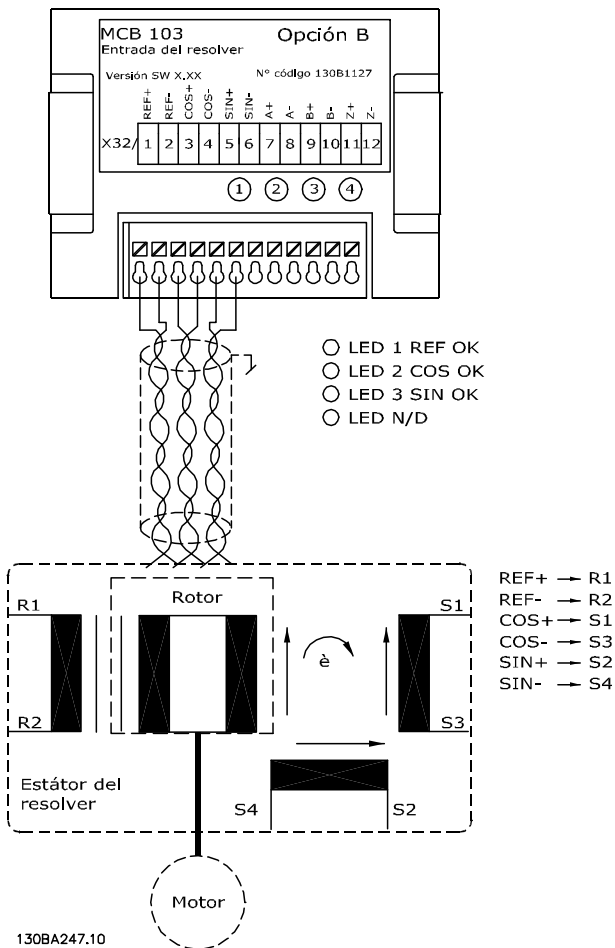
Especificaciones del Resolver:	
Polos del Resolver	Par. 17-50: 2 *2
Tensión de entrada del Resolver	Par. 17-51: 2.0-8.0 Vrms *7.0 Vrms
Frecuencia de entrada del Resolver	Par. 17-52: 2-15 kHz *10.0 kHz
Relación de transformación	Par. 17-53: 0.1-1.1 *0.5
Tensión de entrada secundaria	Máx. 4 Vrms
Carga secundaria	Aprox. 10 kΩ

**El kit de opción Resolver, cuando se encarga por separado, incluye lo siguiente:**

- Opción Resolver MCB 103
- Montaje de sujeción del LCP ampliado y tapa de terminales ampliada

Selección de parámetros: 17-5x interfaz de Resolver

La opción Resolver MCB 103 es compatible con varios tipos de Resolvers.



### ¡NOTA!

La opción Resolver MCB 103 solo puede utilizarse con los Resolvers alimentados por rotor. No es posible utilizar ningún tipo de Resolvers alimentados por estátor.

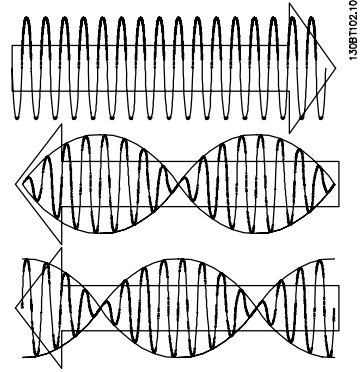
## Indicadores LED

El LED 1 está encendido cuando la señal de referencia es correcta hacia el Resolver

El LED 2 está encendido cuando la señal Coseno es correcta desde el Resolver

El LED 3 está encendido cuando la señal Seno es correcta desde el Resolver

Los LED están activos cuando el par. 17-61 está ajustado a Advertencia o Desconexión..



## Ejemplo de ajuste

En este ejemplo, un Motor de magnetización permanente (PM) se utiliza con el Resolver como realimentación de velocidad. Un motor de PM debería funcionar en modo de flujo.

### Cableado:

La longitud máxima del cable es 150 m cuando se utiliza un tipo de cable de par trenzado.



#### ¡NOTA!

Los cables del Resolver deben ser apantallados y estar separados de los cables del motor.



#### ¡NOTA!

El apantallamiento del cable del Resolver deberá estar correctamente conectado a la placa de conexiones y al chasis (tierra) del motor.



#### ¡NOTA!

Utilice siempre cables de motor y cables de chopper de freno apantallados.

Ajuste los parámetros siguientes:		
Par. 1-00	Modo Configuración	Veloc. lazo cerrado [1]
Par. 1-01	Principio control motor	Flujo con realimentación [3]
Par. 1-10	Construcción del motor	PM, no saliente SPM [1]
Par. 1-24	Intensidad del motor	Placa de características
Par. 1-25	Velocidad nominal del motor	Placa de características
Par. 1-26	Par nominal controlado del motor	Placa de características
El AVA no es posible en motores de PM		
Par. 1-30	Resistencia del estátor	Hoja de datos técnicos del motor
Par. 1-37	Inductancia eje d (Ld)	Hoja de datos técnicos del motor (mH)
Par. 1-39	Polos motor	Hoja de datos técnicos del motor
Par. 1-40	Fuerza contraelectromotriz a 1.000 RPM	Hoja de datos técnicos del motor
Par. 1-41	Ángulo desplazamiento motor (Offset)	Hoja de datos técnicos del motor (normalmente cero)
Par. 17-50	Polos	Hoja de datos del Resolver
Par. 17-51	Tensión de entrada	Hoja de datos del Resolver
Par. 17-52	Frecuencia de entrada	Hoja de datos del Resolver
Par. 17-53	Relación de transformación	Hoja de datos del Resolver
Par. 17-59	Interfaz del Resolver	Activado [1]

