

■ **Opcional MCB 103 do Resolver**

O opcional MCB 103 do Resolver é utilizado para interfacear o feedback do resolver do motor para o 3G3DV. Os Resolvers são utilizados basicamente como dispositivos de feedback do motor, para motores síncronos sem escova com Imã Permanente.

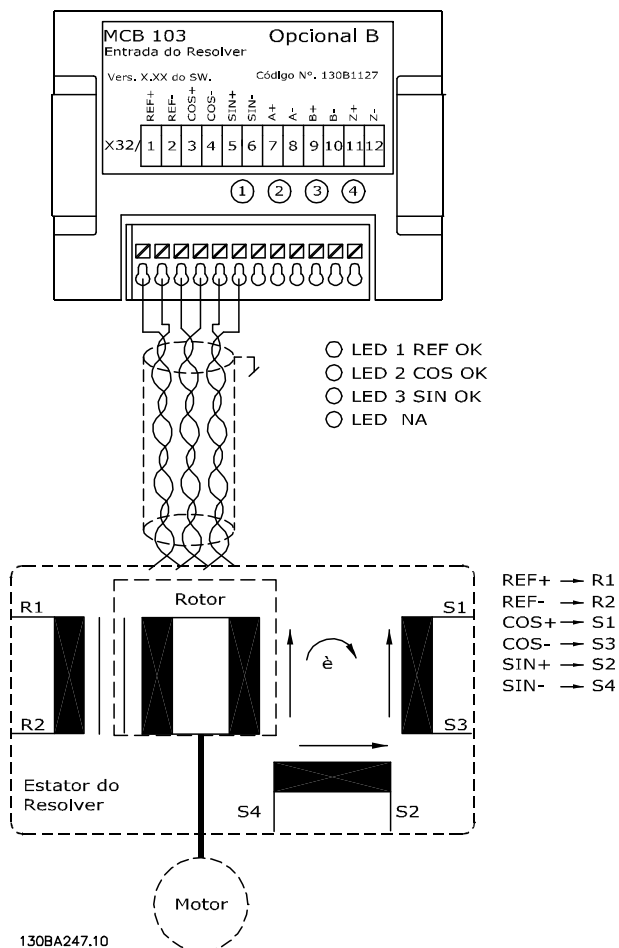
Especificações do resolver:	
Pólos do resolver	Par. 17-50: 2 *2
Tensão de Entrada do Resolver	Par. 17-51: 2.0-8.0 Vrms *7.0 Vrms
Frequência de Entrada do Resolver	Par. 17-52: 2-15 kHz *10.0 kHz
Relação de transformação	Par. 17-53: 0.1-1.1 *0.5
Tensão de entrada do secundário	Máx. 4 Vrms
Carga do secundário	Aprox. 10 kΩ

**O kit do opcional do Resolver encomendado separadamente inclui:**

- Opcional MCB 103 do Resolver
- Dispositivo de fixação do LCP e tampa do terminal em tamanhos maiores

Seleção dos parâmetros: 17-5x Interface do resolver.

O Opcional MCB 103 do Resolver suporta diversos tipos de resolvers.



**NOTA!**

O opcional MCB103 do resolver somente pode ser utilizado com tipos de resolver fornecidos com rotor. Os resolvers fornecidos com estator não podem ser utilizados.

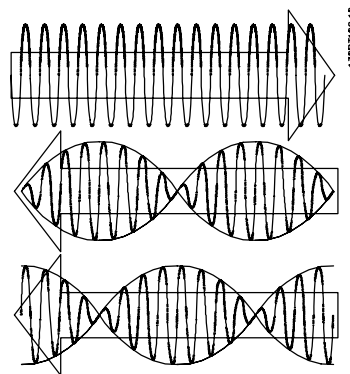
## Indicadores com LED

LED 1 acende quando o sinal de referência está OK no resolver

LED 2 acende quando o sinal Cosinus está OK, a partir do resolver

LED 3 acende quando o sinal Sinus está OK, a partir do resolver

Os LEDs estão ativos quando o par. 17-61 é programado para Advertência ou Desarme.



## Exemplo de setup

Neste exemplo utiliza-se um Motor de Ímã Permanente (PM - Permanent Magnet) com o resolver como feedback de velocidade. Um motor PM normalmente deve funcionar no modo flux.

### Cabeamento:

O máximo comprimento de cabo é 150 m, se for utilizado um cabo do tipo par trançado.



### NOTA!

Os cabos do resolver devem estar blindados e separados dos cabos do motor.



### NOTA!

A malha de blindagem do cabo do resolver deve estar conectada corretamente à placa de desacoplamento e conectada ao chassi (ponto de aterramento), na extremidade junto ao motor.



### NOTA!

Utilize sempre cabos de motor e cabos de circuito de frenagem blindados.

Ajuste os seguintes parâmetros:		
Par. 1-00	Modo Configuração	Malha fecha veloc. [1]
Par. 1-01	Princípio de Controle do Motor	Fluxo c/ feedback do motor [3]
Par. 1-10	Construção do Motor	PM, SPM não saliente [1]
Par. 1-24	Corrente do Motor	Plaqueta de identificação
Par. 1-25	Velocidade Nominal do Motor	Plaqueta de identificação
Par. 1-26	Motor Contr. Torque Nominal	Plaqueta de identificação
Não é possível executar a AMA em motores PM (pequenos)		
Par. 1-30	Resistência do Estator	Folha de dados do motor
Par. 1-37	Indutância do eixo-d (Ld)	Folha de dados do motor (mH)
Par. 1-39	Pólos do Motor	Folha de dados do motor
Par. 1-40	Força Contra Eletromotriz em 1.000 RPM	Folha de dados do motor
Par. 1-41	Off Set do Ângulo do Motor	Folha de dados do motor (normalmente zero)
Par. 17-50	Pólos	Folha de dados do Resolver
Par. 17-51	Tensão Entrad	Folha de dados do Resolver
Par. 17-52	Freq de Entrada	Folha de dados do Resolver
Par. 17-53	Rel de transformação	Folha de dados do Resolver
Par. 17-59	Interface do Resolver	Ativado [1]

