



SEW
EURODRIVE

Complément à la notice d'exploitation



MOVIFIT® FC

Exécution spéciale pour pilotage alternatif de deux moteurs





Sommaire

1	Remarques générales	4
1.1	Structure des consignes de sécurité	4
1.2	Recours en cas de défectuosité	5
1.3	Exclusion de la responsabilité	5
1.4	Autres documentations	5
2	Composition de l'appareil	6
2.1	Exécution spéciale "MOVIFIT® FC pour pilotage deux moteurs"	6
2.2	Exemple de codification d'une ABOX	7
2.3	Accessoires	8
3	Installation électrique	9
3.1	Affectation des bornes	9
3.2	Remplacement des relais	13
4	Mise en service	14
4.1	Déroulement de la mise en service du MOVIFIT® FC	14
4.2	Préparatifs	15
4.3	Mise en service du moteur et du frein avec MOVIFIT® FC	18
4.4	Commutation entre entraînement 1 et entraînement 2	31



1 Remarques générales

1.1 Structure des consignes de sécurité

1.1.1 Signification des textes de signalisation

Le tableau suivant présente et explique les textes de signalisation pour les consignes de sécurité, les remarques concernant les dommages matériels et les autres remarques.

Texte de signalisation	Signification	Conséquences en cas de non-respect
▲ DANGER !	Danger imminent	Blessures graves ou mortelles
▲ AVERTISSEMENT !	Situation potentiellement dangereuse	Blessures graves ou mortelles
▲ ATTENTION !	Situation potentiellement dangereuse	Blessures légères
ATTENTION !	Risque de dommages matériels	Endommagement du système d'entraînement ou du milieu environnant
REMARQUE	Remarque utile ou conseil facilitant la manipulation du système d'entraînement	

1.1.2 Structure des consignes de sécurité relatives à un chapitre

Les consignes de sécurité relatives à un chapitre ne sont pas valables uniquement pour une action spécifique, mais pour différentes actions concernant un chapitre. Les pictogrammes utilisés rendent attentif à un danger général ou spécifique.

Présentation formelle d'une consigne de sécurité relative à un chapitre :



▲ TEXTE DE SIGNALISATION !

Nature et source du danger

Risques en cas de non-respect des consignes

- Mesure(s) préventive(s)

1.1.3 Structure des consignes de sécurité intégrées

Les consignes de sécurité intégrées sont placées directement au niveau des instructions opérationnelles juste avant l'étape dangereuse.

Présentation formelle d'une consigne de sécurité intégrée :

- **▲ TEXTE DE SIGNALISATION !** Nature et source du danger
 - Risques en cas de non-respect des consignes
 - Mesure(s) préventive(s)



1.2 *Recours en cas de défectuosité*

Il est impératif de respecter les instructions et remarques de la notice d'exploitation afin d'obtenir un fonctionnement correct et de bénéficier, le cas échéant, d'un recours en cas de défectuosité. Il est donc recommandé de lire la notice d'exploitation avant de faire fonctionner les appareils.

Vérifier que la notice d'exploitation est accessible aux responsables de l'installation et de son exploitation ainsi qu'aux personnes travaillant sur l'appareil sous leur propre responsabilité dans des conditions de parfaite lisibilité.

1.3 *Exclusion de la responsabilité*

Le respect des instructions de la notice d'exploitation est la condition pour être assuré du bon fonctionnement du MOVIFIT[®] FC et pour obtenir les caractéristiques de produit et les performances indiquées. SEW décline toute responsabilité en cas de dommages corporels ou matériels survenus suite au non-respect des consignes de la notice d'exploitation. Les recours de garantie sont exclus dans ces cas.

1.4 *Autres documentations*

- Ce complément ne remplace pas la notice d'exploitation détaillée et le manuel.
- Ne faire installer et mettre en service que par du personnel électricien qualifié conformément aux prescriptions de protection en vigueur et selon les instructions des documents suivants.
 - Notice d'exploitation MOVIFIT[®] FC
 - et
 - Manuel Sécurité fonctionnelle pour MOVIFIT[®]
 - et
 - Manuel MOVIFIT[®] variante "Classic"
 - ou
 - Manuel MOVIFIT[®] variante "Technology"



2 Composition de l'appareil

2.1 Exécution spéciale "MOVIFIT® FC pour pilotage alternatif de deux moteurs"

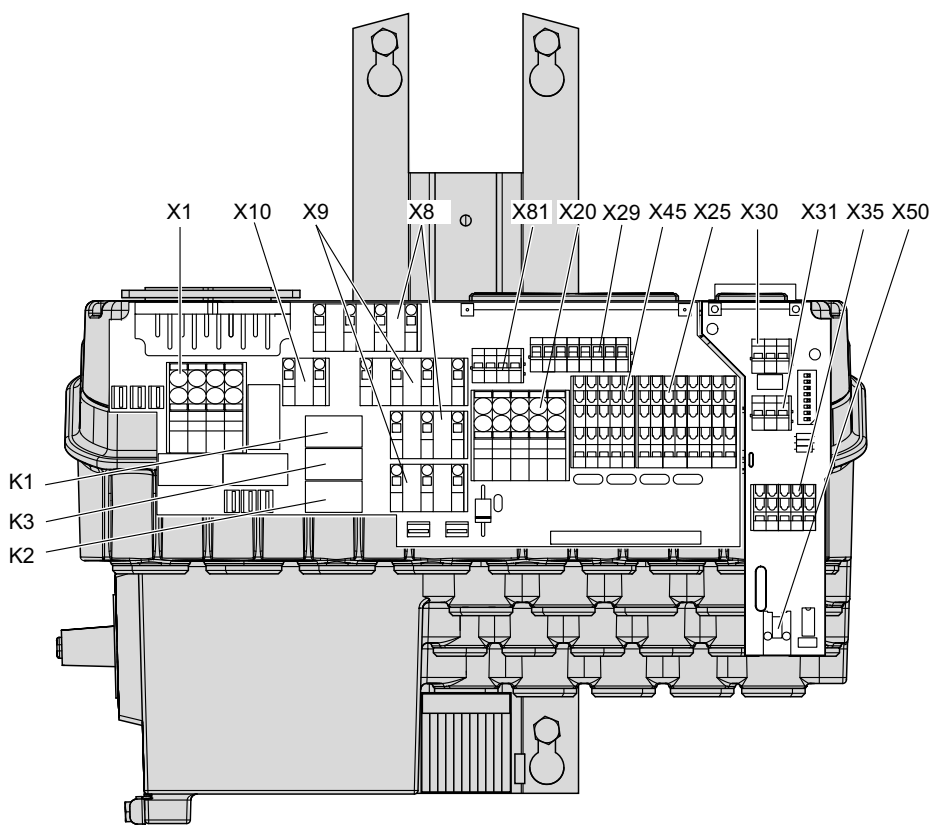


REMARQUE

L'embase de raccordement de cette exécution spéciale "MTA...-S...-30." se distingue de l'exécution standard par les modifications suivantes :

- Branchements de l'ABOX modifiés
- Sur chaque moteur, raccordement possible d'un thermostat TH
- Sur deux moteurs maximum, raccordement alternatif d'une sonde de température TF
- Relais intégrés K1 / K2 / K3 pour commutation entre moteur 1 et moteur 2. Les relais ont une durée de vie de 3 000 000 déclenchements. Après, il est nécessaire de remplacer le relais.
- Sortie binaire DB00 non disponible
- **Cette exécution spéciale n'est pas autorisée pour le fonctionnement en levage.**

L'illustration suivante montre la platine de raccordement de l'exécution spéciale "MOVIFIT® FC pour pilotage alternatif de deux moteurs".



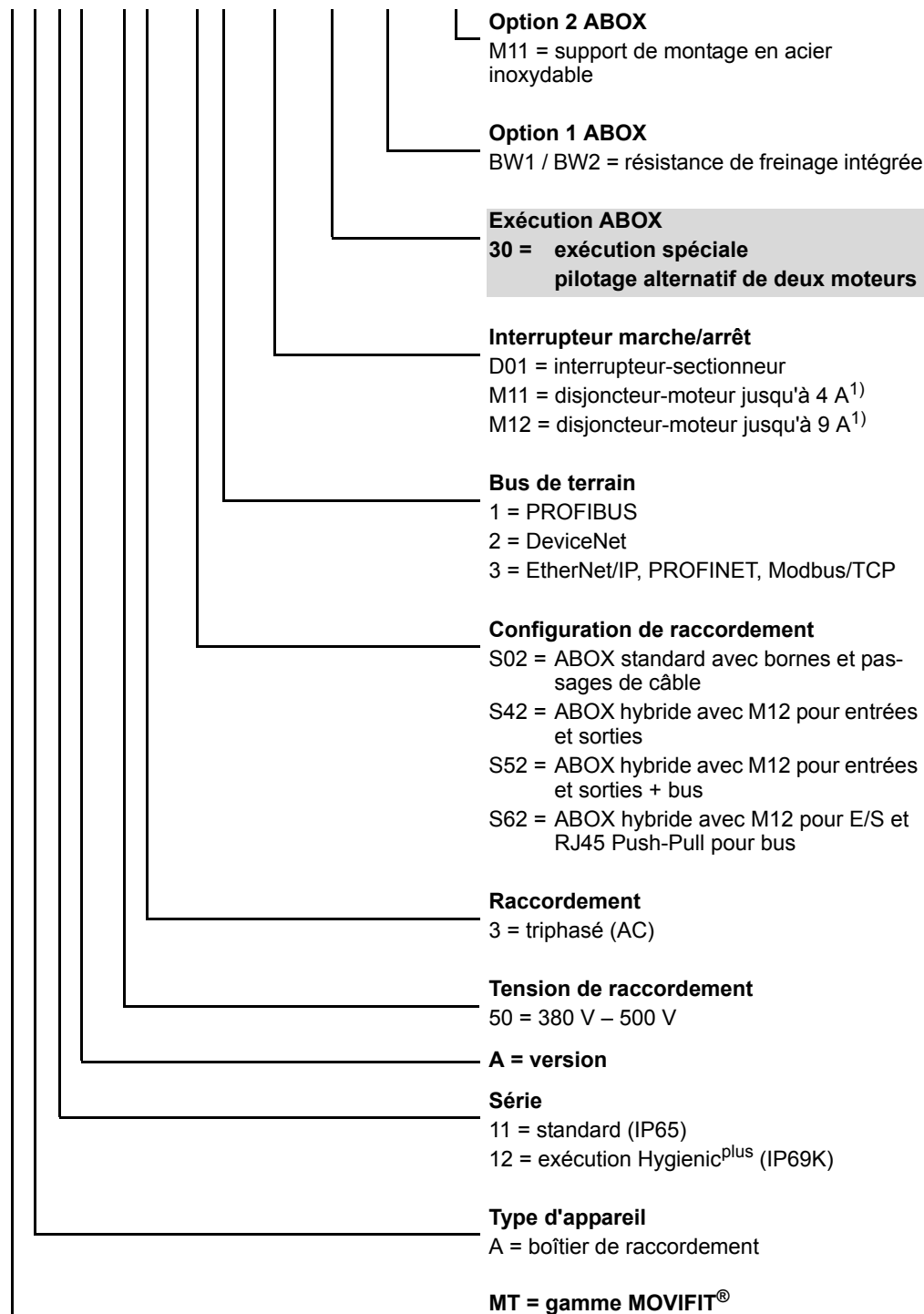
1737858315



2.2 Exemple de codification d'une ABOX

Le schéma suivant présente la codification du boîtier ABOX spécial du MOVIFIT® FC.

MTA11A - 503 - S533 - D01 - 30 / BW2 / M11



1) Disponible uniquement avec version UL

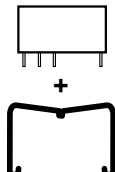


2.3 Accessoires

L'accessoire suivant est nécessaire pour remplacer les relais défectueux.

Pour optimiser la disponibilité de l'installation, les relais peuvent être remplacés lors des travaux d'entretien.

Si besoin, l'accessoire peut être commandé auprès de l'interlocuteur SEW local.

Type	Fig.	Contenu	Référence
Relais avec étrier de fixation		3 unités	1 821 747 8
		30 unités	1 821 748 6



3 Installation électrique



REMARQUE

- Le chapitre suivant décrit les branchements modifiés de l'ABOX.
- L'affectation des bornes non présentées dans ce chapitre est décrite dans la notice d'exploitation MOVIFIT® FC.
- Tenir compte des instructions de la notice d'exploitation MOVIFIT® FC, en particulier les consignes de sécurité et avertissements.

3.1 Affectation des bornes



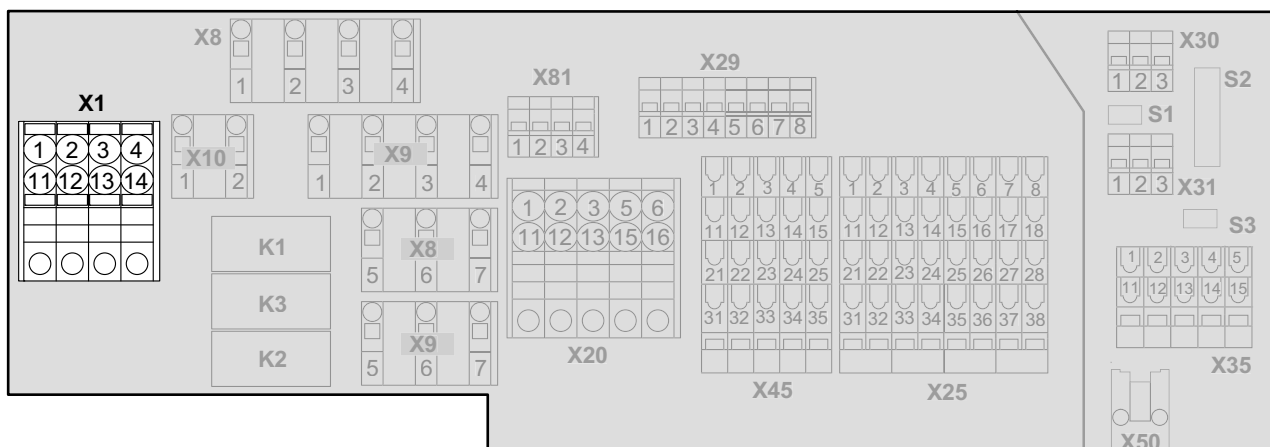
⚠ AVERTISSEMENT !

Danger d'électrocution dû aux tensions dangereuses subsistant dans le boîtier ABOX.
L'interrupteur marche/arrêt ne met hors tension que le convertisseur de fréquence intégré. Les bornes X1 du MOVIFIT® sont toujours sous tension.

Blessures graves ou mortelles

- Mettre hors tension le MOVIFIT® via un dispositif de coupure externe, puis attendre au moins une minute avant d'ouvrir le boîtier de raccordement.

3.1.1 X1 : bornier d'alimentation (bus d'alimentation)

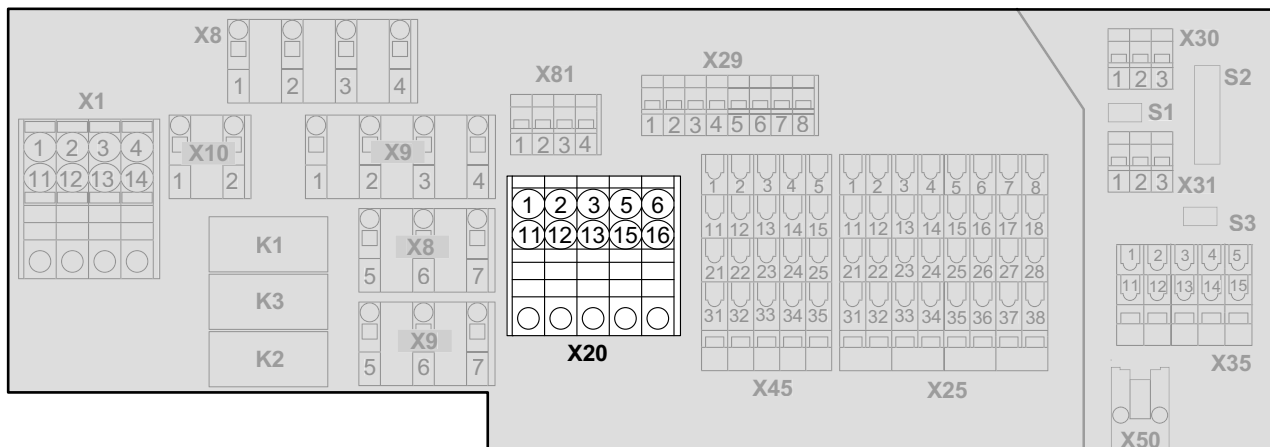


1739094539

Bornier d'alimentation (bus d'alimentation)			
N°		Désignation	Fonction
X1	1	PE	Raccordement PE (IN)
	2	L1	Raccordement réseau phase L1 (IN)
	3	L2	Raccordement réseau phase L2 (IN)
	4	L3	Raccordement réseau phase L3 (IN)
	11	PE	Raccordement PE (OUT)
	12	L1	Raccordement réseau phase L1 (OUT)
	13	L2	Raccordement réseau phase L2 (OUT)
	14	L3	Raccordement réseau phase L3 (OUT)



3.1.2 X20 : bornier d'alimentation 24 V (bus d'alimentation 24 V)



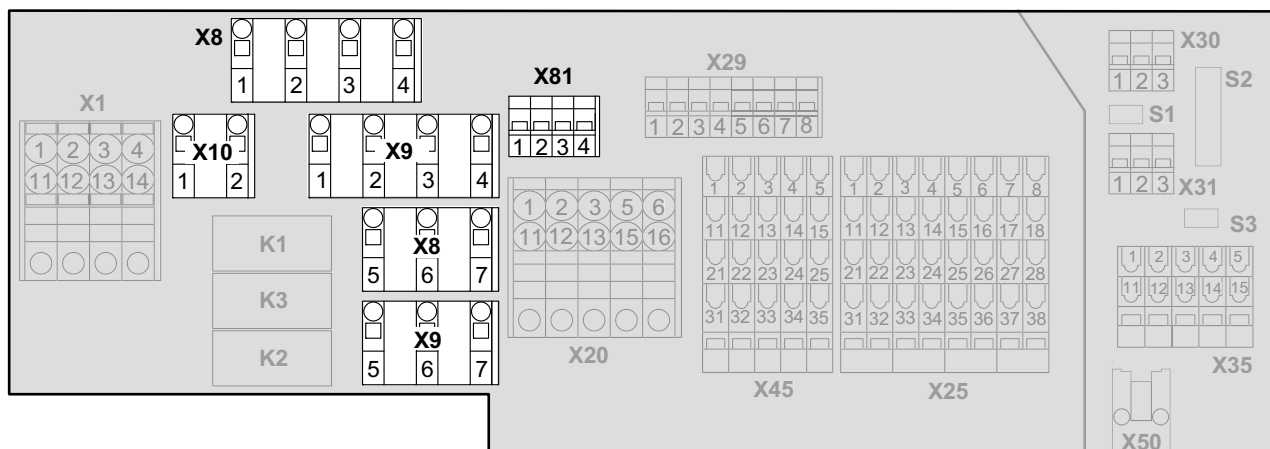
1741520651

Bornier d'alimentation 24 V (bus d'alimentation 24 V)

N°	Désignation	Fonction
X20	1	FE
	2	+24V_C
	3	0V24_C
	5	+24V_S
	6	0V24_S
	11	FE
	12	+24V_C
	13	0V24_C
	15	+24V_S
	16	0V24_S



3.1.3 X8, X81, X9 et X91 : borniers de raccordement moteur, résistance de freinage



1741527563

Bornier de raccordement du moteur (raccordement via câble hybride)			
N°		Désignation	Fonction
X8	1	PE	Raccordement PE moteur 1
	2	U	Sortie moteur 1 phase U
	3	V	Sortie moteur 1 phase V
	4	W	Sortie moteur 1 phase W
	5	15	Raccordement frein SEW moteur 1 borne 15 (bleu)
	6	14	Raccordement frein SEW moteur 1 borne 14 (blanc)
	7	13	Raccordement frein SEW moteur 1 borne 13 (rouge)
X9	1	PE	Raccordement PE moteur 2
	2	U	Sortie moteur 2 phase U
	3	V	Sortie moteur 2 phase V
	4	W	Sortie moteur 2 phase W
	5	15	Raccordement frein SEW moteur 2 borne 15 (bleu)
	6	14	Raccordement frein SEW moteur 2 borne 14 (blanc)
	7	13	Raccordement frein SEW moteur 2 borne 13 (rouge)
X81	1	TH+	Raccordement sonde de température TH / TF (+) moteur 1
	2	TH-	Raccordement sonde de température TH / TF (-) moteur 1
	3	TH+	Raccordement sonde de température TH / TF (+) moteur 2
	4	TH-	Raccordement sonde de température TH / TF (-) moteur 2
X10	1	-R	Raccordement résistance de freinage -R
	2	+R	Raccordement résistance de freinage +R



3.1.4 X29 : bornier répartiteur 24 V

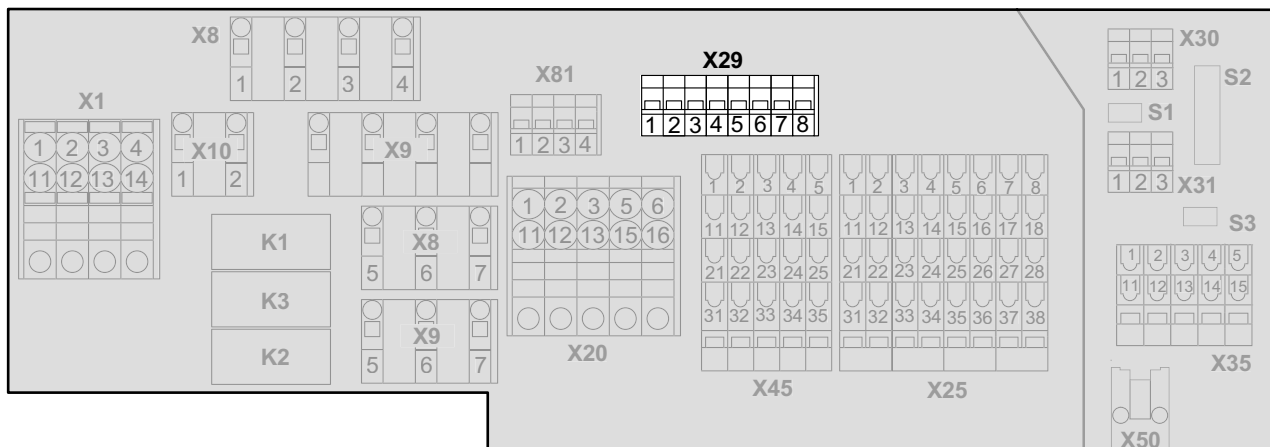


⚠ AVERTISSEMENT !

En cas d'utilisation des bornes X29/5 et X29/6 pour la coupure sûre, tenir compte des instructions de la documentation Sécurité fonctionnelle pour MOVIFIT®.

Blessures graves ou mortelles

- Les schémas de raccordement admissibles et les consignes de sécurité sont disponibles dans la documentation Sécurité fonctionnelle pour MOVIFIT® de SEW !



1741533579

Bornier répartiteur 24 V

(pour distribution de la(des) tension(s) d'alimentation vers le convertisseur de fréquence intégré et vers la carte option)

N°	Dési- gnation	Fonction
X29	1	+24V_C Alimentation +24 V pour entrées binaires - tension permanente (pontée avec la borne X20/2)
	2	0V24_C Potentiel de référence 0V24 pour entrées binaires - tension permanente (pontée avec la borne X20/3)
	3	+24V_S Alimentation +24 V pour sorties binaires - interruptible (pontée avec la borne X20/5)
	4	0V24_S Potentiel de référence 0V24 pour sorties binaires - interruptible (ponté avec la borne X20/6)
	5	+24V_P Alimentation +24 V pour convertisseur de fréquence intégré, (IN)
	6	0V24_P Potentiel de référence 0V24 pour convertisseur de fréquence intégré (IN)
	7	+24V_O Alimentation +24 V pour carte option, alimentation
	8	0V24_O Potentiel de référence 0V24 pour carte option, alimentation



3.2 Remplacement des relais



⚠ AVERTISSEMENT !

Avant de monter ou démonter un relais, couper les appareils du réseau. Des tensions dangereuses peuvent subsister jusqu'à 1 minute après la mise hors tension.

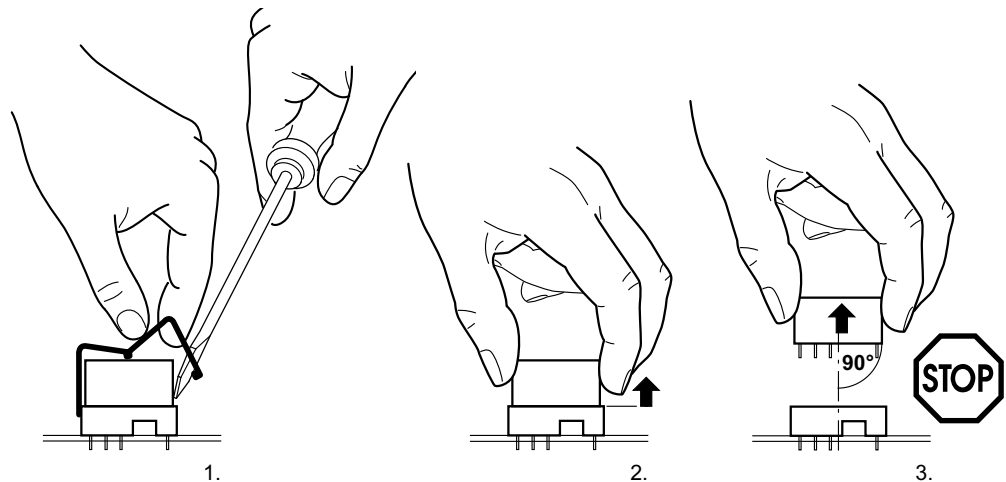
Blessures graves ou mortelles par électrocution

- Couper l'alimentation du MOVIFIT® à l'aide d'un dispositif de coupure externe adapté et le protéger contre toute remise sous tension involontaire.
- Attendre ensuite au moins 1 minute.

Remplacer les relais K1, K2 et K3 en procédant de la manière suivante.

1. Enlever les agrafes du relais.
2. Retirer avec précaution le relais en le tirant vers le haut.

Attention : pour ne pas endommager le socle et les contacts, veiller à ne pas déformer le relais.



1741934859

3. Remplacer l'ancien relais par un nouveau relais ; pour le montage, réaliser les opérations dans l'ordre inverse du démontage.

Veiller à ce que le nouveau relais ne soit pas endommagé lors de la mise en place !



REMARQUE

Pour optimiser la disponibilité de fonctionnement de l'installation, SEW préconise le remplacement des trois relais.



4 Mise en service

4.1 Déroutement de la mise en service du MOVIFIT® FC

Le chapitre suivant décrit la mise en service de l'exécution spéciale MOVIFIT® FC ; tenir compte également des documents comme spécifié dans la liste ci-dessous.

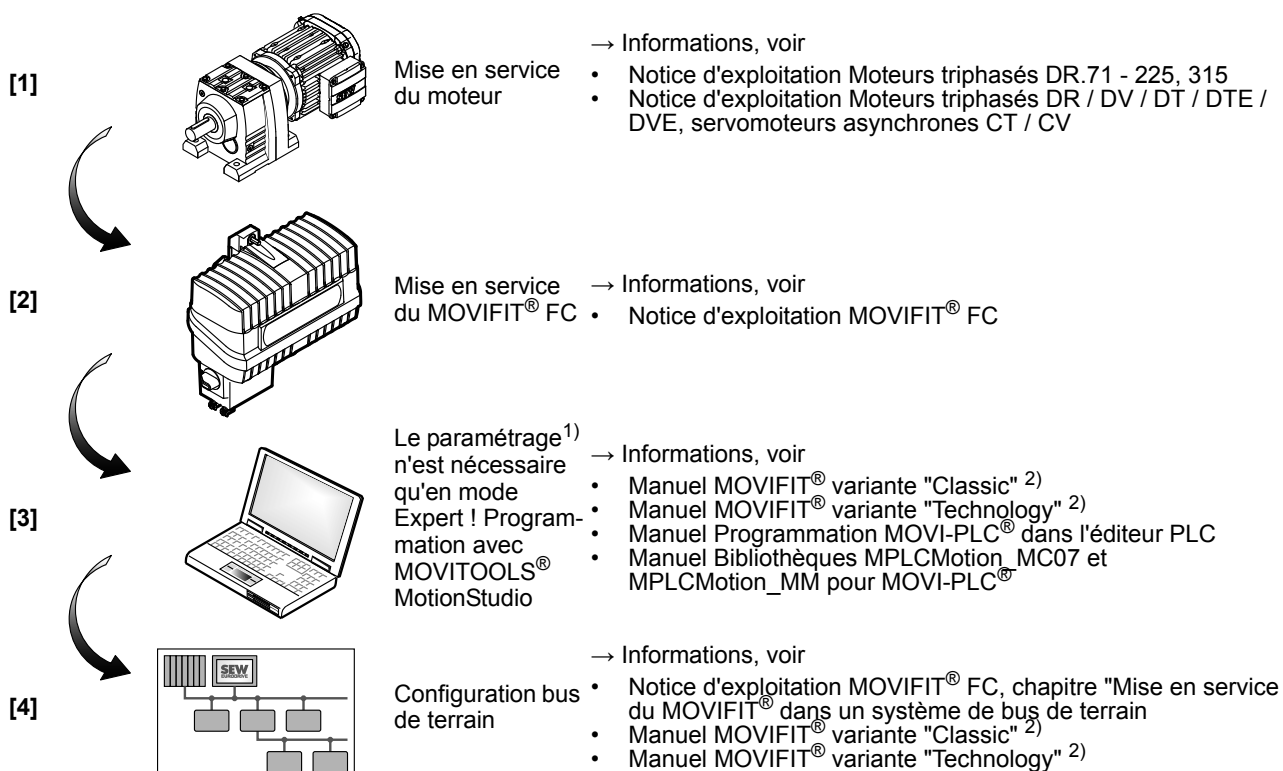


⚠ AVERTISSEMENT !

Pour les applications avec coupure sûre, tenir compte également des instructions de la documentation Sécurité fonctionnelle pour MOVIFIT® de SEW.

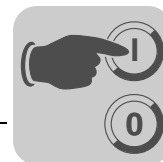
Blessures graves ou mortelles

- Les instructions de mise en service ainsi que les consignes de sécurité sont disponibles dans la documentation Sécurité fonctionnelle pour MOVIFIT® de SEW !



1) Paramétrage

2) Les manuels MOVIFIT® variante "Classic" et MOVIFIT® variante "Technology" sont disponibles en plusieurs versions spécifiques à un bus de terrain.



4.2 Préparatifs

4.2.1 MOVITOOLS® MotionStudio

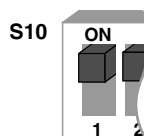
Le logiciel MOVITOOLS® MotionStudio est l'outil d'ingénierie multifonctionnel de SEW permettant d'accéder à tous les entraînements SEW. Avec la gamme MOVIFIT®, il est possible d'utiliser le logiciel MOVITOOLS® MotionStudio pour le diagnostic d'applications simples et, dans le cas d'applications complexes, de mettre en service, de paramétrer et de programmer par PC les appareils MOVIFIT® à l'aide d'assistants simples.

Le logiciel MOVITOOLS® MotionStudio est en mesure de communiquer avec les entraînements via les systèmes de communication et de bus de terrain les plus variés.

Ci-dessous est décrit le cas d'application le plus simple pour la liaison d'un PC/ordinateur portable avec un MOVIFIT® via une interface de diagnostic (série RS485) (liaison point par point).

4.2.2 Préparation du MOVIFIT®

1. **Pour les préparatifs du MOVIFIT®, tenir compte impérativement des instructions de la notice d'exploitation correspondante, en particulier les consignes de sécurité et avertissements.**
2. Installer la version actuelle du logiciel MOVITOOLS® MotionStudio (à partir de la **version 5.6.0**) sur le PC/l'ordinateur portable.
3. Régler l'interrupteur DIP S10/1 sur "ON" (activer le mode Expert).

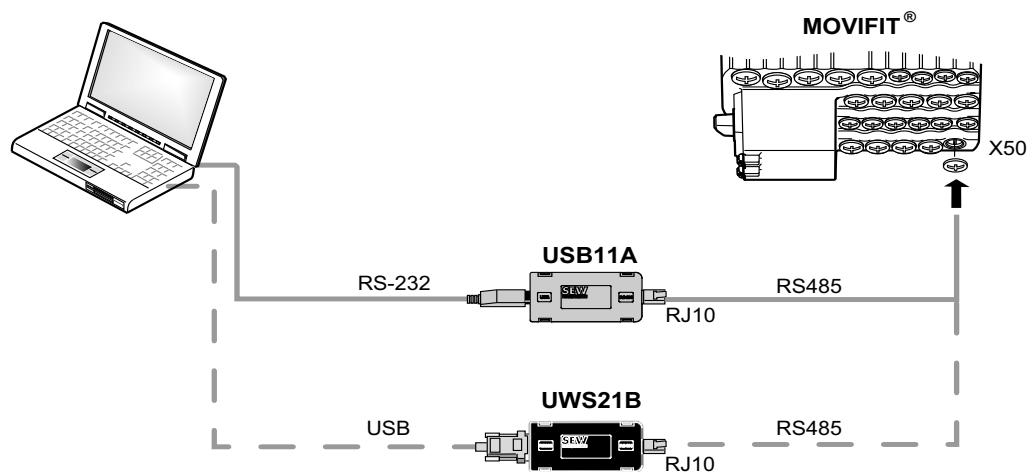


837925643



4.2.3 Raccorder le PC

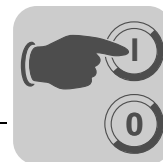
L'illustration suivante montre le raccordement du PC/de l'ordinateur portable sur l'interface de diagnostic X50 du MOVIFIT®.



812444555

La liaison de l'interface de diagnostic avec un PC de type courant peut être réalisée à l'aide des options suivantes.

- USB11A avec interface USB, référence 0 824 831 1
- UWS21B avec liaison-série RS232, référence 1 820 456 2



4.2.4 Intégrer MOVIFIT® dans MOVITOOLS® MotionStudio

*Lancer le logiciel et
créer un projet*

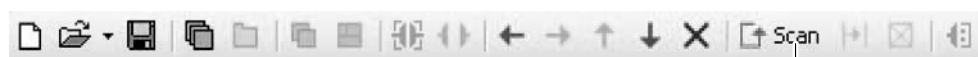
Pour lancer MOVITOOLS® MotionStudio et créer un projet, procéder comme suit.

1. Lancer MOVITOOLS® MotionStudio dans le menu de démarrage de Windows par le chemin suivant :
[Démarrer] / [Programmes] / [SEW] / [MOVITOOLS-MotionStudio] / [MOVITOOLS-MotionStudio]
2. Créer un projet avec un nom et un répertoire de destination.

*Etablir la communi-
cation et scanner
le réseau*

Pour établir une communication avec MOVITOOLS® MotionStudio et scanner le réseau, procéder comme suit.

1. Configurer un canal de communication permettant de communiquer avec les appareils.
Les informations détaillées pour la configuration d'un canal de communication figurent dans le paragraphe concernant le mode de communication en question.
2. Scanner le réseau (scanning des appareils). Cliquer sur l'icône [Lancer scanning Online] [1] dans la barre d'icônes.



[1]

3. Sélectionner l'appareil à configurer.
4. Ouvrir le menu contextuel en effectuant un clic droit avec la souris.
Le système affiche alors des outils spécifiques adaptés permettant d'exécuter des fonctions avec l'appareil sélectionné, notamment :
 - Moniteur de bus
 - Mise en service
 - Paramétrage



Mise en service

Mise en service du moteur et du frein avec MOVIFIT® FC

4.3 Mise en service du moteur et du frein avec MOVIFIT® FC



REMARQUE

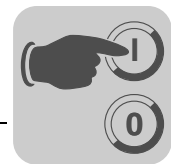
Pour la mise en service suivante du moteur et du frein, le mode Expert doit être activé (S10/1 = "ON").

4.3.1 Mise en service entraînement 1

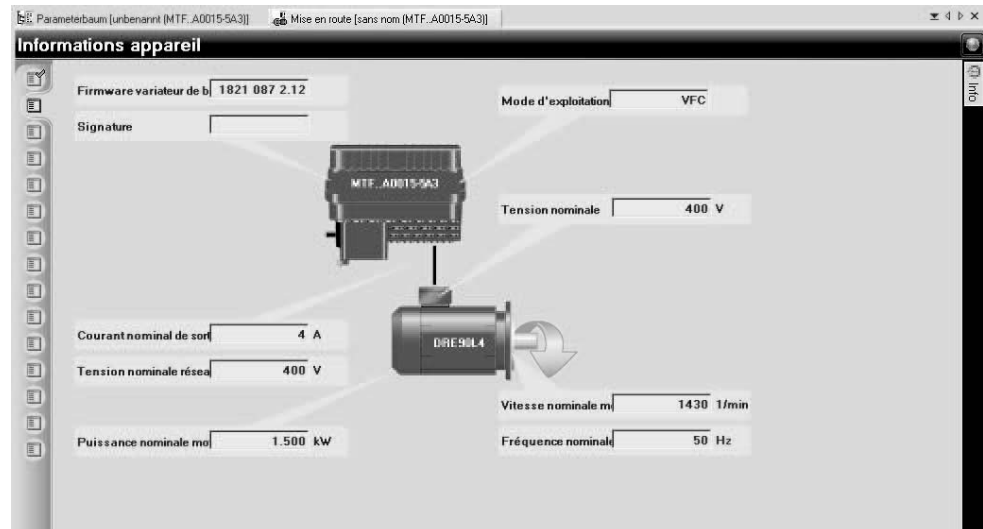
1. Sélectionner l'outil de mise en service dans MOVITOOLS® MotionStudio (voir chapitre "Intégrer MOVIFIT® dans MOVITOOLS® MotionStudio") ; la fenêtre de sélection du jeu de paramètres apparaît.
2. Pour l'entraînement 1, le jeu de paramètres 1 doit être sélectionné.



792943371

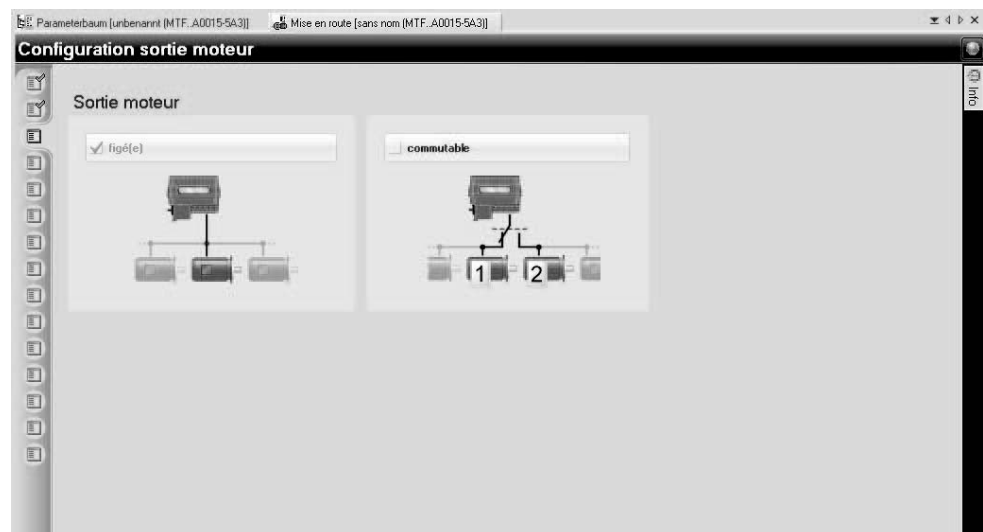


3. Après la sélection du jeu de paramètres, une vue d'ensemble avec les informations actuelles sur les appareils (uniquement affichage de valeurs) apparaît.

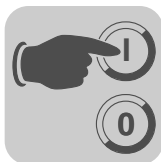


792945035

4. Choisir la configuration de la sortie moteur
- Cocher la case "commutable".



1771084939



Mise en service

Mise en service du moteur et du frein avec MOVIFIT® FC

5. Sélectionner la configuration du système

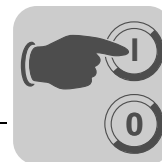
- En mode "Moteur unique", le MOVIFIT® FC pilote un seul moteur.
- En mode "Accouplement rigide", le MOVIFIT® FC pilote plusieurs moteurs de puissance identique dont les axes sont accouplés de manière rigide.
- En mode "Pas d'accouplement/accouplement souple", le MOVIFIT® FC pilote plusieurs moteurs de puissance identique dont les axes ne sont pas accouplés ou alors accouplés de manière souple.

En cas de sélection "Accouplement rigide" ou "Pas d'accouplement/accouplement souple", il faudra sélectionner par la suite, dans le menu "Frein", la commande de frein alternative "via tension constante".

La sélection "plusieurs" n'est pas disponible pour les MOVIFIT®.

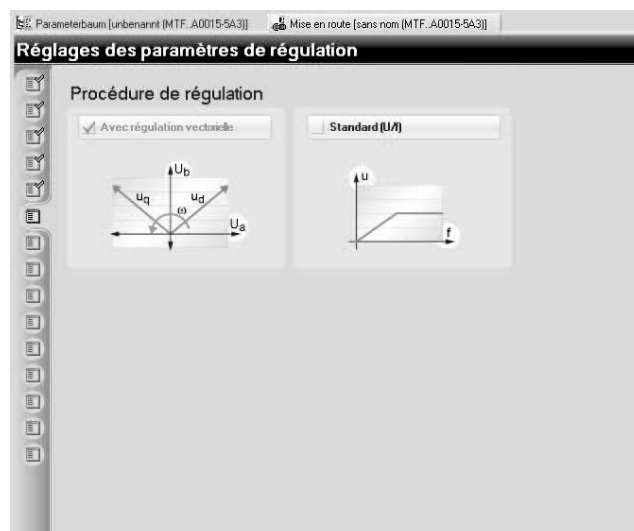


792948363



6. Sélectionner le mode de régulation

- Le mode de régulation vectorielle (mode VFC) est adapté à l'utilisation de moteurs SEW.
- Pour les moteurs spéciaux, il est possible d'utiliser le mode U/f lorsque le mode VFC n'apporte pas de résultat satisfaisant.

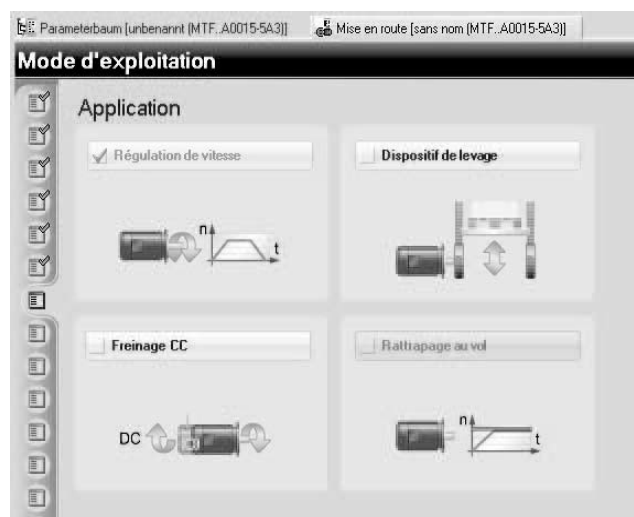


792950027

7. Sélectionner un des modes d'exploitation suivants :

- Régulation de vitesse
- Freinage CC

La sélection de "Dispositif de levage" n'est pas possible !



3729375115



REMARQUE

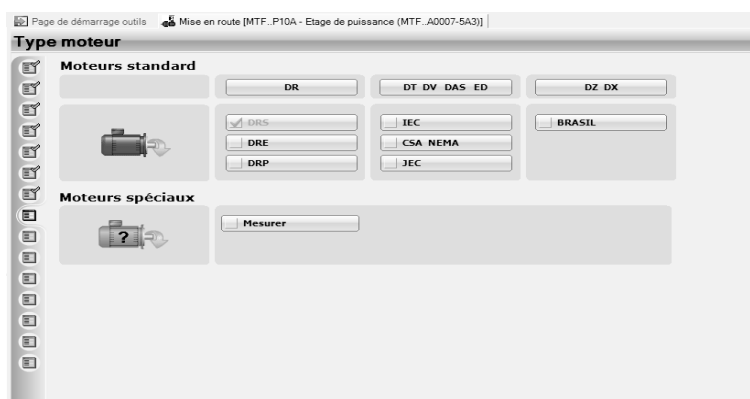
Le mode d'exploitation "Freinage CC" (freinage par injection de courant continu) permet de freiner un entraînement sans réinjection de l'énergie en générateur dans une bobine de frein SEW à trois fils raccordée ou dans une résistance de freinage. Pour ce type de freinage, l'énergie libérée par le freinage est dissipée en chaleur dans le moteur.



Mise en service

Mise en service du moteur et du frein avec MOVIFIT® FC

8. Sélectionner le moteur raccordé.



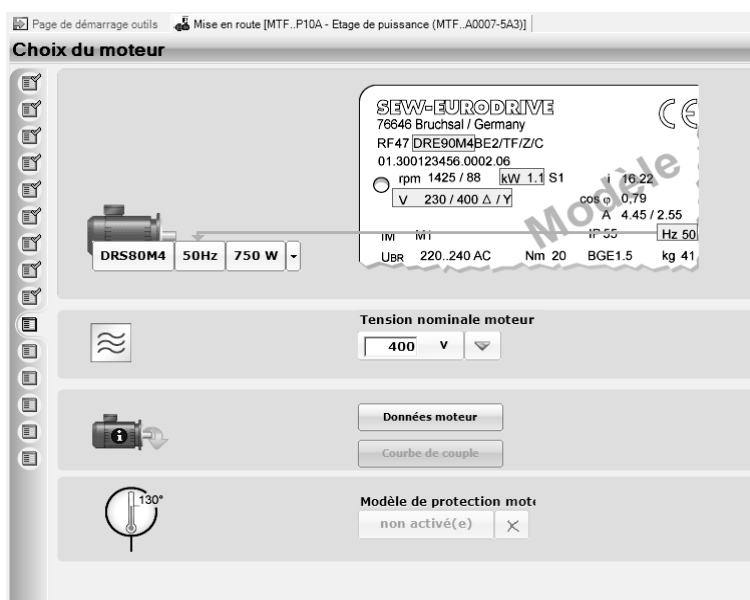
3646073739

Moteurs standards

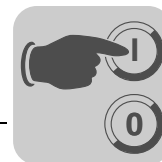
En cas de sélection d'un moteur SEW standard, choisir

- le type de moteur
- la tension nominale (en fonction du mode de branchement "étoile" ou "triangle")
- et la fréquence nominale du moteur

Ces données sont indiquées sur la plaque signalétique du moteur.



3647665291



Moteurs spéciaux

Pour les moteurs spéciaux, des indications supplémentaires sont nécessaires ; celles-ci figurent sur la plaque signalétique du moteur.

Pour déterminer d'autres paramètres moteur, lancer une procédure de mesure électrique en cliquant sur le bouton [Mesurer].

Avant de commencer les mesures, s'assurer

- que le moteur est raccordé,
- que la tension réseau est appliquée
- et que l'appareil est prêt.

DANGER !

Au cours des mesures, le moteur raccordé est alimenté !

Blessures graves ou mortelles par électrocution

- Pendant les mesures, le boîtier de raccordement de l'entraînement raccordé doit obligatoirement être coiffé de son couvercle.



Parameterbaum [unbenannt (MTF.A0015-5A3)] Mise en route [sans nom (MTF.A0015-5A3)]

Moteur spécial

Données moteur

Vitesse nominale 1/min

Puissance nominale moteur kW

cos(phi)

Tension nominale moteur V

Courant nominal moteur A

Fréquence nominale moteur Hz

Courant nominal de sortie A

Typ XYZN4/234/TF/AV1Y 3~ IEC 34

Nr 013210064101000201 I :1

n/min 1380 Nm

kW 0.75 S1 cosφ 0.73


V 230Δ/400 A 3.65/2.10 Hz 50

IM B3 kg 15.670 IP 54 Iso Kl. F

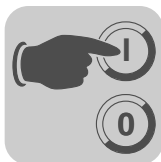
Bremse V230AC Nm10 Gleichrichter BG1.5

Made in Germany 181 068 6 13

Procédure de mesure

 Etat

792956683



Mise en service

Mise en service du moteur et du frein avec MOVIFIT® FC

9. Dans le cas d'un moteur-frein, lorsque la mise en service du moteur est terminée, sélectionner le frein raccordé.

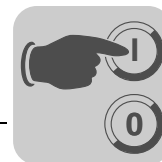


3731645835

Commande de frein SEW standard

- Lorsque le frein prévu pour l'entraînement MOVIFIT® est monté sur le moteur,
 - cocher la case "Frein SEW"
 - et sélectionner le frein dans le menu déroulant en fonction des indications de la plaque signalétique "Sélection manuelle".

Avec une commande de frein SEW standard, le frein raccordé est alimenté directement par le circuit intermédiaire et permet ainsi de dissiper l'énergie de freinage produite en génératrice. Le frein fait l'objet d'une surveillance thermique.



Commande de frein alternative



REMARQUE

En cas d'utilisation d'une commande de frein alternative, l'entraînement doit être équipé d'une résistance de freinage interne ou externe. Lors du freinage, la résistance de freinage sert à évacuer l'énergie produite en génératrice.

La commande de frein alternative est prévue pour les cas suivants.

- Lorsqu'un frein différent de celui prévu pour le MOVIFIT® est monté sur le moteur (voir tableau de la page suivante).
- Lorsque plusieurs moteurs / freins sont exploités en parallèle depuis un seul appareil MOVIFIT®. Dans la fenêtre "Configuration du système" (étape 4.), c'est donc "Pas d'accouplement/accouplement souple" qui est sélectionné. Dans ce cas, les freins doivent avoir des valeurs de tension nominale identiques.

Et seul le mode de pilotage suivant est alors disponible :

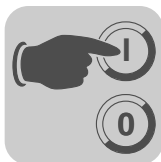
- Commande du frein via tension constante
 - Cocher la case "via tension constante".
 - Sélectionner pour la tension d'alimentation du frein une tension continue ou alternative.

Si aucun frein n'est monté sur le moteur, cocher la case "Sans frein".



REMARQUE

Le pilotage du frein via sortie binaire n'est pas possible.


REMARQUE

Les combinaisons MOVIFIT® – moteur et frein standard sont données dans la notice d'exploitation MOVIFIT® FC, voir chapitre "Mise en service / "Interrupteur DIP S10/5".

Le type de frein pour les moteurs DT / DV n'est pas indiqué de manière claire. Il est néanmoins possible de déterminer le type de frein raccordé à partir de la taille du moteur et du couple de freinage indiqué (voir plaque signalétique du moteur).

Le tableau suivant donne les correspondances entre types de frein et couples de freinage par rapport aux tailles de moteur. Il contient également les couples de freinage réduits des freins.

Type de frein	pour taille de moteur	$M_{B \max}$ [Nm]	Couples de freinage réduits $M_{B \text{ red}}$ [Nm]						
BMG02	DT56	1.2	0.8						
BR03	DR63	3.2	2.4	1.6	0.8				
BMG05	DT71 / DT80	5.0	4	2.5	1.6	1.2			
BMG1	DT80	10	7.5	6					
BMG2	DT90 / DV100	20	16	10	6.6	5			
BMG4	DV100	40	30	24					

Exemple 1
Désignation sur la plaque signalétique du moteur

Frein V 230 VAC 20 Nm pour un DT90L4

Interprétation à l'aide du tableau

Moteur : DT90

Frein : BMG2 avec couple de freinage $M_{B \max} = 20 \text{ Nm}$

Exemple 2
Désignation sur la plaque signalétique du moteur

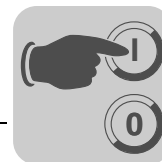
Frein V 230 VAC 10 Nm pour un DV100L4

Interprétation à l'aide du tableau

Moteur : DV100

Frein : BMG2 avec couple de freinage $M_{B \text{ red}} = 10 \text{ Nm}$

Dans l'exemple, le frein BMG4 n'est pas compatible car aucun couple de freinage adéquat n'est donné dans le tableau précédent.



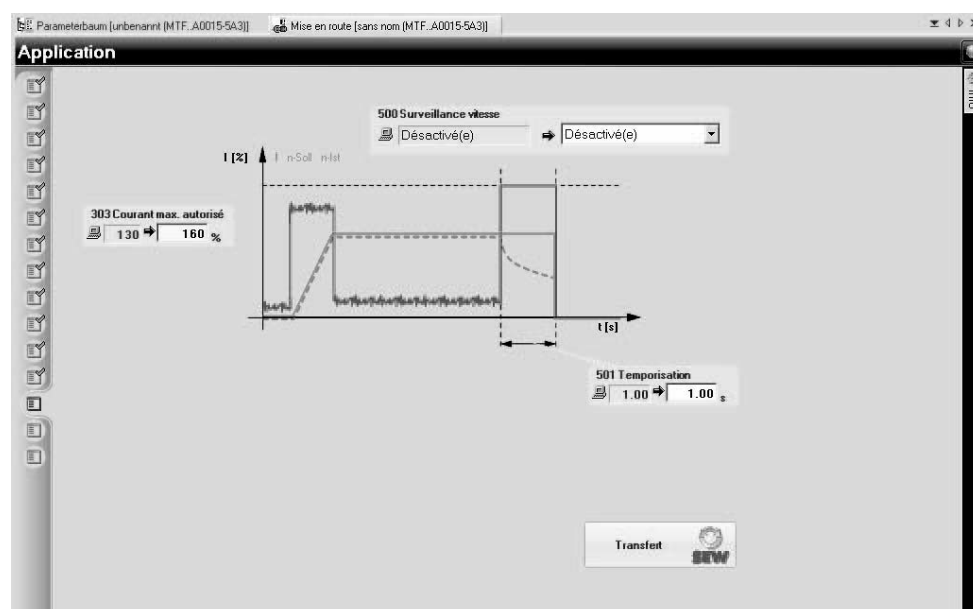
10. L'étape suivante, "Paramètres de l'application", consiste à activer la fonction "Surveillance vitesse" et à régler le courant maximal autorisé.

Lorsque la surveillance de vitesse est activée, un défaut est généré si le courant de sortie dépasse en continu la limite de courant réglée pendant une durée égale à la temporisation réglée.

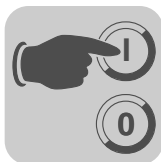
La limite de courant se rapporte au courant nominal de l'appareil (en pourcentage). Pour prévenir un décrochage du moteur, la fréquence de sortie est réduite lorsque la limite de courant est atteinte. Pour assurer la protection contre le décrochage du moteur, il est recommandé d'adopter la valeur de limite de courant proposée.

Pour valider les propositions, il suffit de cliquer sur la flèche noire. Pour faire apparaître d'autres options, effectuer un clic droit sur le champ de saisie.

Outre le transfert isolé de valeurs proposées, il est possible d'adopter toutes les valeurs proposées en une seule fois à l'aide du bouton "Transfert".



888384651



Mise en service

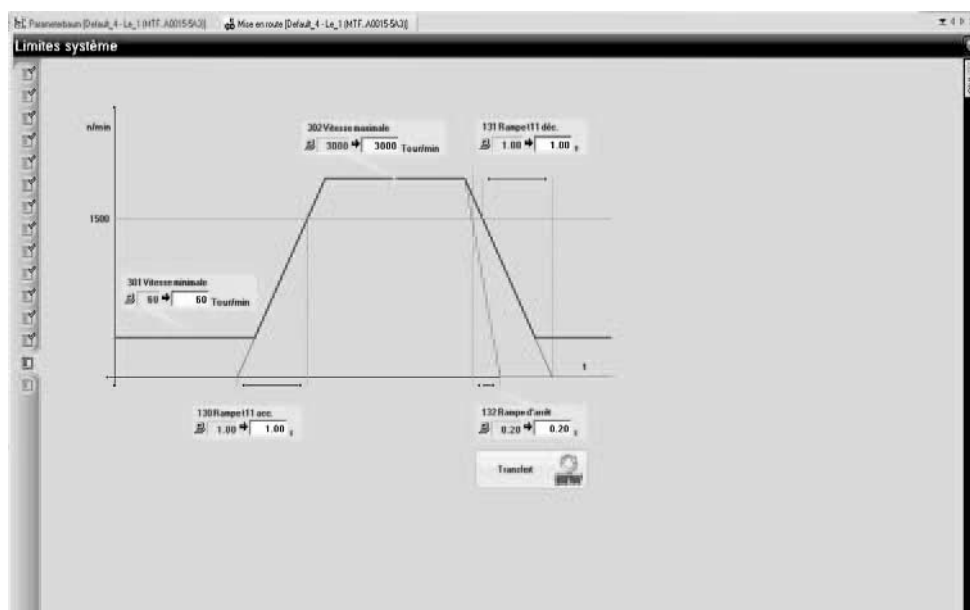
Mise en service du moteur et du frein avec MOVIFIT® FC

11. L'étape suivante consiste à paramétrer les limites de vitesse et les durées de rampe.

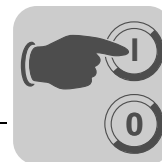
Les durées de rampe se rapportent toujours à une modification de la vitesse de sortie de $1\,500\text{ min}^{-1}$. Les durées de rampe sont activées à condition qu'aucune durée de rampe ne soit définie via les données-process et que la commande marche soit activée. La rampe d'arrêt devient active en présence de la commande "Arrêt rapide" et de certains défauts.

Pour valider les propositions, il suffit de cliquer sur la flèche noire. Pour faire apparaître d'autres options, effectuer un clic droit sur le champ de saisie.

Outre le transfert isolé de valeurs proposées, il est possible d'adopter toutes les valeurs proposées en une seule fois à l'aide du bouton "Transfert".



903482379



12. Pour charger tous les paramètres réglés dans l'appareil, cliquer sur le bouton "Transfert vers appareil" ou sur "Terminer". Avant le transfert des paramètres, il est possible de naviguer librement dans les fenêtres précédentes. Les réglages effectués sont alors conservés.



906417803



REMARQUE

La mise en service d'un entraînement de levage n'est pas admissible avec cette exécution spéciale !



Mise en service

Mise en service du moteur et du frein avec MOVIFIT® FC

4.3.2 Mise en service entraînement 2

1. La mise en service de l'entraînement 1 doit être achevée correctement : terminée avec un clic sur le champ "Terminer".
2. Sélectionner l'outil de mise en service dans MOVITOOLS® MotionStudio (voir chapitre "Intégrer MOVIFIT® dans MOVITOOLS® MotionStudio") ; la fenêtre de sélection du jeu de paramètres apparaît.
3. Pour l'entraînement 2, le jeu de paramètres 2 doit être sélectionné.



1742371339

4. Dans le menu "Configuration sortie moteur", ne pas modifier le réglage "commutable".
5. Toutes les autres étapes sont identiques à celles de la mise en service de l'entraînement 1, voir étapes 3. à 12.

4.3.3 Ne pas modifier le paramètre P620



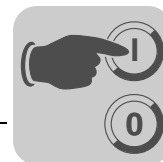
⚠ AVERTISSEMENT !

Danger dû à un comportement incontrôlé de l'appareil lors de la modification du paramètre *P620*

Le paramètre *P620* a été réglé sur "Jeu de paramètres" lors de la mise en service. La sortie binaire DB00 n'est plus disponible.

Blessures graves ou mortelles

- Le réglage "Jeu de paramètres" du paramètre *P620* ne doit pas être modifié.



4.4 Commutation entre entraînement 1 et entraînement 2

4.4.1 Commutation par le mot de commande du MOVIFIT® FC

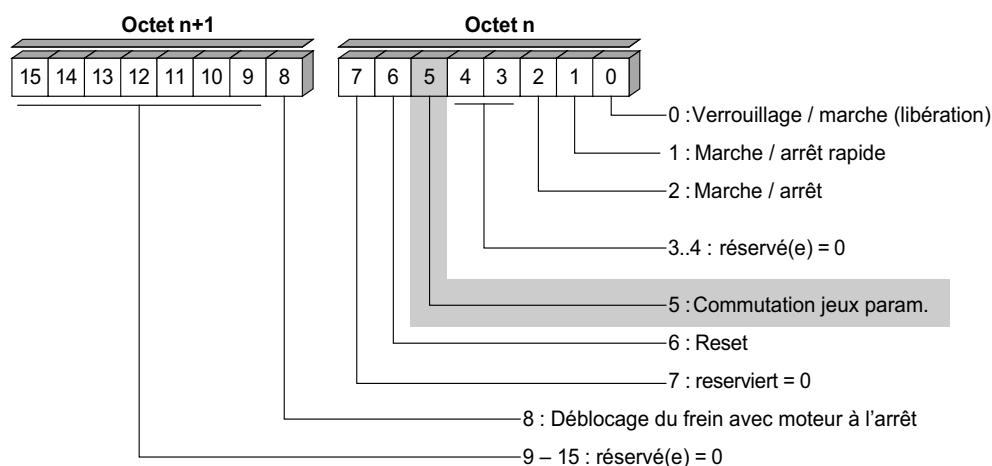
La commutation entre l'entraînement 1 et l'entraînement 2 se fait via le bit 5 "Commutation jeux de paramètres" dans le mot de commande du MOVIFIT® FC.



REMARQUE

La commutation n'est possible que si l'étage de puissance est verrouillé (traitement par mot d'état 1, bit 0, (voir page 32)).

Les relais ont une durée de vie de 1 000 000 déclenchements. Après, il est nécessaire de remplacer le relais (voir page 13).



1742961547

Le tableau suivant montre les fonctions du mot de commande pour le MOVIFIT® FC.

Bit	Signification	Explication
0	Verrouillage / Marche	0 : marche (libération) 1 : verrouiller le régulateur et faire retomber le frein
1	Marche / Arrêt rapide	0 : arrêt rapide 1 : marche (libération)
2	Marche / Arrêt	0 : arrêt selon rampe normale 1 : marche (libération)
3	réservé(e)	En vue d'une possible exploitation ultérieure du (des) bit(s) réservé(s), le(s) transmettre avec la valeur "0".
4	réservé(e)	En vue d'une possible exploitation ultérieure du (des) bit(s) réservé(s), le(s) transmettre avec la valeur "0".
5	Commutation jeux de paramètres = commutation entre entraînement 1 et entraînement 2	0 : jeu de paramètres 1 = entraînement 1 1 : jeu de paramètres 2 = entraînement 2
6	Reset défaut	En cas de présence d'un défaut dans le module de puissance du convertisseur, un front montant de bit provoque son acquittement.
7	réservé(e)	En vue d'une possible exploitation ultérieure du (des) bit(s) réservé(s), le(s) transmettre avec la valeur "0".
8	Déblocage frein avec moteur à l'arrêt	Cette fonction n'est pas active en mode Easy. Cette fonctionnalité doit être libérée à l'aide d'un paramètre supplémentaire. 1 : déblocage du frein avec moteur à l'arrêt 0 : ne pas débloquent le frein
9 – 15	réservé(e)	En vue d'une possible exploitation ultérieure du (des) bit(s) réservé(s), le(s) transmettre avec la valeur "0".

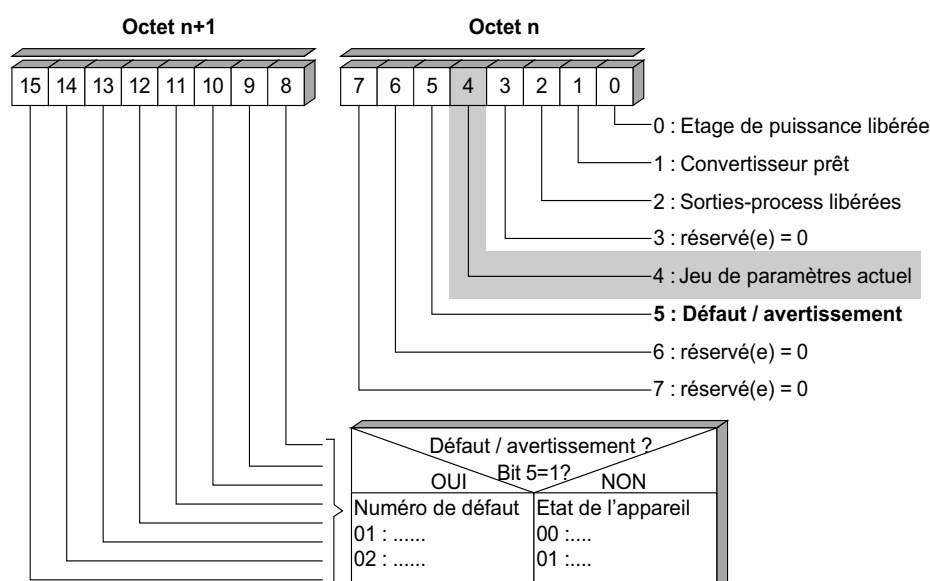


Mise en service

Commutation entre entraînement 1 et entraînement 2

Traitement par mot
d'état 1 pour
MOVIFIT® FC

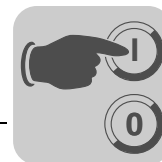
Le traitement pour s'assurer quel entraînement a été activé par le mot de commande, se fait via le bit 4 "Jeu de paramètres actuel" dans le mot d'état 1 du MOVIFIT® FC.



1742971915

Le tableau suivant montre l'affectation des bits du mot d'état 1 pour le MOVIFIT® FC.

Bit	Signification	Explication
0	Etage de puissance libéré	1 : l'étage de puissance du convertisseur MOVIFIT® est libéré. 0 : l'étage de puissance du convertisseur MOVIFIT® n'est pas libéré.
1	Convertisseur prêt	1 : module de puissance du convertisseur prêt 0 : module de puissance du convertisseur non prêt
2	Sorties-process libérées	1 : les données-process sont libérées ; l'entraînement peut être piloté par bus de terrain. 0 : les données-process sont verrouillées ; l'entraînement ne peut pas être piloté par bus de terrain.
3	réservé(e)	En vue d'une possible exploitation ultérieure du (des) bit(s) réservé(s), le(s) transmettre avec la valeur "0".
4	Jeu de paramètres actuel = entraînement activé	0 : jeu de paramètres 1 = entraînement 1 1 : jeu de paramètres 2 = entraînement 2
5	Défaut / Avertissement	1 : présence défaut / avertissement 0 : O.K.
6	réservé(e)	En vue d'une possible exploitation ultérieure du(des) bit(s) réservé(s), le(s) transmettre avec la valeur 0.
7	réservé(e)	En vue d'une possible exploitation ultérieure du(des) bit(s) réservé(s), le(s) transmettre avec la valeur 0.
8 – 15	Bit 5 = 0 : état de l'appareil 0 : fonctionnement 24 V 1 : verrouillage 2 : convertisseur non libéré 3 : courant à l'arrêt 4 : marche (libération) 18 : mode manuel activé Bit 5 = 1 : numéro de défaut	En l'absence de défaut / d'avertissement (bit 5 = 0), cet octet affiche l'état de fonctionnement / libération du module de puissance du convertisseur. En cas de défaut / d'avertissement (bit 5 = 1), c'est le numéro de défaut qui est indiqué dans cet octet.



4.4.2 Commutation en mode manuel



REMARQUE

La fonction suivante n'est disponible que pour les exécutions EBOX à partir de la version de firmware 14.

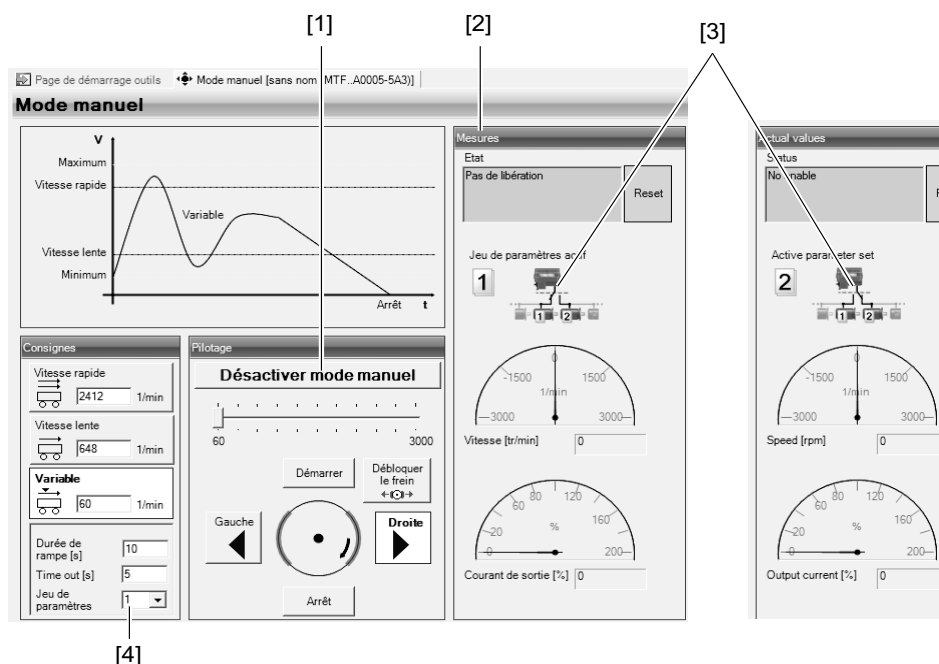


[1] Version de firmware de l'EBOX

[1]

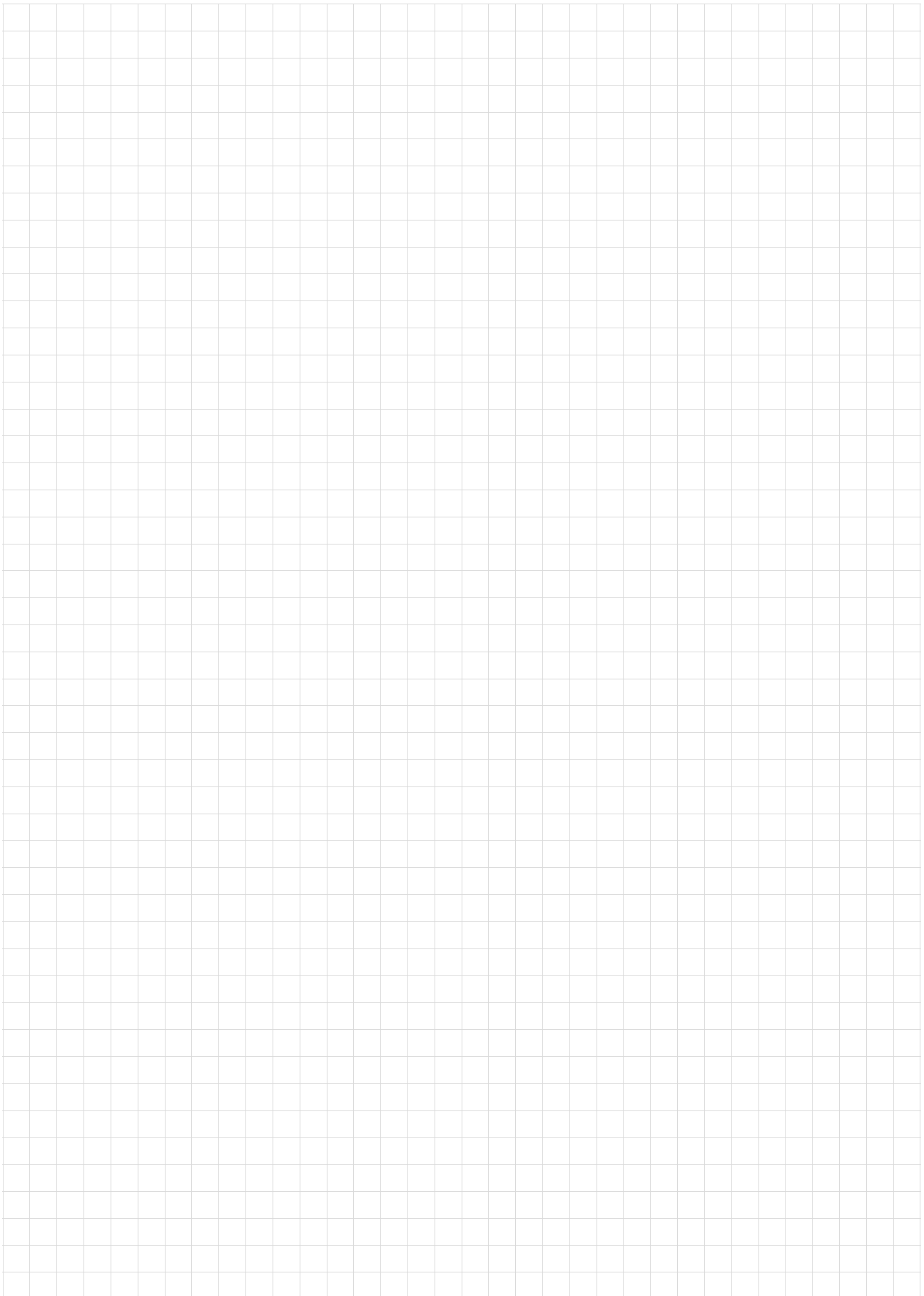
La commutation entre l'entraînement 1 et l'entraînement 2 se fait dans le mode manuel de MOVITOOLS® MotionStudio.

1. Procéder à la mise en service des deux entraînements.
2. Ouvrir le menu "Mode manuel" en cliquant sur le champ [Mode manuel].



3654689291

3. Activer le mode manuel en cliquant sur le champ [Activer mode manuel] [1].
Le bloc "Mesures" [2] apparaît.
4. Pour passer d'un entraînement à un autre, sélectionner l'autre jeu de paramètres dans le champ "Jeu de paramètres" [4].
Au moment de la commutation, le symbole de commutation [3] change de position de commutation (voir copie d'écran précédente).







SEW-EURODRIVE
Driving the world

SEW
EURODRIVE

→ www.sew-eurodrive.com