

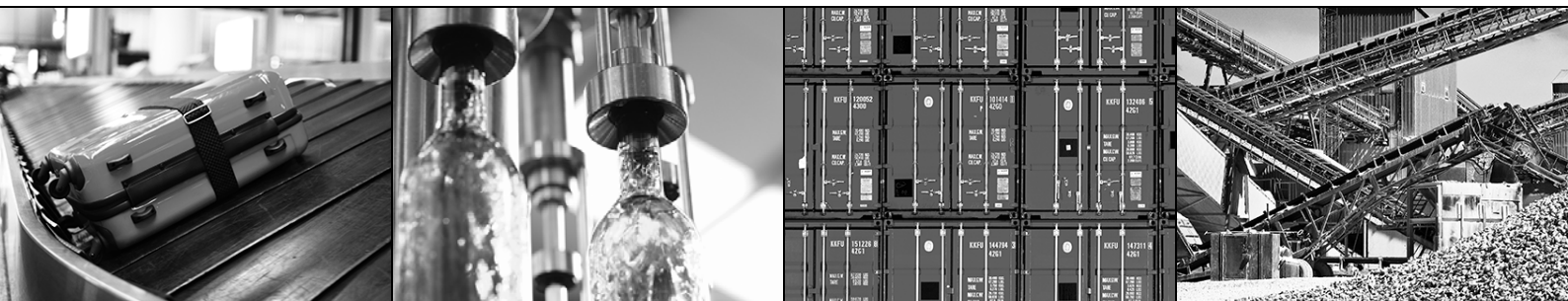


**SEW**  
**EURODRIVE**

## Notice d'exploitation



**MOVIFIT<sup>®</sup> basic**





## Sommaire

<b>1</b>	<b>Remarques générales .....</b>	<b>5</b>
1.1	Utilisation de la documentation .....	5
1.2	Structure des consignes de sécurité .....	5
1.3	Recours en cas de défectuosité .....	6
1.4	Exclusion de la responsabilité .....	6
1.5	Mention concernant les droits d'auteur .....	6
1.6	Noms de produit et marques .....	6
<b>2</b>	<b>Consignes de sécurité .....</b>	<b>7</b>
2.1	Remarques préliminaires .....	7
2.2	Généralités .....	7
2.3	Personnes concernées .....	7
2.4	Utilisation conforme à la destination des appareils .....	8
2.5	Autres documentations .....	8
2.6	Transport et stockage .....	8
2.7	Installation .....	8
2.8	Raccordement électrique .....	9
2.9	Séparation sûre .....	9
2.10	Exploitation .....	9
<b>3</b>	<b>Composition de l'appareil .....</b>	<b>10</b>
3.1	MOVIFIT® basic .....	10
3.2	Exécutions .....	10
3.3	Accessoires .....	11
3.4	Codifications .....	12
<b>4</b>	<b>Installation mécanique .....</b>	<b>13</b>
4.1	Consignes d'installation .....	13
4.2	Position de montage .....	14
4.3	Montage du MOVIFIT® basic .....	14
<b>5</b>	<b>Installation électrique .....</b>	<b>15</b>
5.1	Consignes d'installation .....	15
5.2	Architecture .....	18
5.3	Raccordement du bus d'alimentation (câble réseau) .....	19
5.4	Raccordement du moteur .....	24
5.5	Raccordement de l'unité de commande .....	28
5.6	Raccordements MOVIFIT® basic avec AS-Interface .....	29
5.7	Raccordements MOVIFIT® basic avec pilotage binaire .....	31
5.8	Raccordement des consoles LT-BG et MB-LC .....	33
5.9	Raccordement au PC .....	34



<b>6</b>	<b>Mise en service</b>	<b>35</b>
6.1	Remarques importantes pour la mise en service	35
6.2	Conditions préalables	36
6.3	Déroulement de la mise en service du convertisseur de fréquence MOVIFIT® basic	37
6.4	Déroulement de la mise en service du démarreur-moteur MOVIFIT® basic	39
6.5	Attribution de l'adresse esclave AS-Interface	40
6.6	Paramétrage avec la console LT-BG	42
6.7	Paramétrage avec le PC	45
6.8	Index des paramètres du convertisseur MOVIFIT® basic	49
6.9	Fonctionnalités du MOVIFIT® basic avec AS-Interface	53
6.10	Fonctionnalités du MOVIFIT® basic avec pilotage binaire	54
<b>7</b>	<b>Exploitation</b>	<b>55</b>
7.1	Affichages durant le fonctionnement MOVIFIT® basic (diodes)	55
7.2	Description de la console de paramétrage MB-LC	57
7.3	Affichages durant le fonctionnement de la console de paramétrage MB-LC	58
7.4	Mode manuel avec la console de paramétrage MB-LC	59
7.5	Affichages durant le fonctionnement de la console de paramétrage LT-BG	61
7.6	Mode manuel avec la console de paramétrage LT-BG	62
<b>8</b>	<b>Service après-vente</b>	<b>64</b>
8.1	Diagnostic avec la console de paramétrage LT-BG	64
8.2	Affichage des états et des défauts	65
8.3	Contrôle et entretien	67
8.4	Mise hors service	67
8.5	Stockage	68
8.6	Stockage longue durée	68
8.7	Recyclage	68
<b>9</b>	<b>Caractéristiques techniques</b>	<b>69</b>
9.1	Marquage CE, homologation UL et C-Tick	69
9.2	MOVIFIT® basic avec AS-Interface	70
9.3	MOVIFIT® basic avec pilotage binaire	72
9.4	Accessoires	74
9.5	Cotes	75
<b>10</b>	<b>Répertoire d'adresses</b>	<b>77</b>
	Index	82





# 1 Remarques générales

## 1.1 Utilisation de la documentation

Cette documentation est un élément à part entière du produit ; elle contient des remarques importantes pour l'exploitation et le service. Cette documentation s'adresse à toutes les personnes qui réalisent des travaux de montage, d'installation, de mise en service et de maintenance sur ce produit.

La documentation doit être accessible dans des conditions de lisibilité satisfaisantes. S'assurer que les responsables de l'installation et de son exploitation ainsi que les personnes travaillant sur l'appareil sous leur propre responsabilité ont intégralement lu et compris la documentation. En cas de doute et pour plus d'informations, consulter l'interlocuteur SEW local.

## 1.2 Structure des consignes de sécurité

### 1.2.1 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
<b>▲ DANGER !</b>	Danger imminent	Blessures graves ou mortelles
<b>▲ AVERTISSEMENT !</b>	Situation potentiellement dangereuse	Blessures graves ou mortelles
<b>▲ ATTENTION !</b>	Situation potentiellement dangereuse	Blessures légères
<b>ATTENTION !</b>	Risque de dommages matériels	Détérioration du système d'entraînement ou du milieu environnant
<b>REMARQUE</b>	Remarque utile ou conseil facilitant la manipulation du système d'entraînement	

### 1.2.2 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)

### 1.2.3 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)



#### **1.3    *Recours en cas de défectuosité***

Il est impératif de respecter les instructions et remarques de la documentation 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 documentation avant de faire fonctionner les appareils.

#### **1.4    *Exclusion de la responsabilité***

Le respect des instructions de la documentation est la condition pour être assuré du bon fonctionnement 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.

#### **1.5    *Mention concernant les droits d'auteur***

© 2013 – SEW-EURODRIVE. Tous droits réservés.

Toute reproduction, exploitation, diffusion ou autre utilisation – même partielle – est interdite.

#### **1.6    *Noms de produit et marques***

Les marques et noms de produit cités dans cette documentation sont des marques déposées dont la propriété revient aux détenteurs des titres.



## 2 Consignes de sécurité

Les consignes de sécurité générales suivantes visent à prévenir les dommages corporels et matériels. L'exploitant est tenu de s'assurer que les consignes de sécurité générales sont respectées. S'assurer que les responsables de l'installation et de son exploitation ainsi que les personnes travaillant sur l'appareil sous leur propre responsabilité ont intégralement lu et compris la notice d'exploitation. En cas de doute et pour plus d'informations, consulter l'interlocuteur SEW local.

### 2.1 Remarques préliminaires

Les consignes de sécurité ci-dessous sont celles valables pour l'utilisation d'entraînements MOVIFIT® basic. En cas d'utilisation d'autres composants SEW, tenir compte également des consignes de sécurité pour les différents composants figurant dans la documentation correspondante.

Respecter également les consignes complémentaires données dans les différents chapitres de cette documentation.

### 2.2 Généralités

Ne jamais installer et mettre en route des produits endommagés. En cas de détériorations, faire immédiatement les réserves d'usage auprès du transporteur.

Durant le fonctionnement, les entraînements MOVIFIT® basic peuvent selon leur indice de protection être parcourus par un courant, présenter des éléments nus, ou avoir des surfaces chaudes.

Des blessures graves ou des dommages matériels importants peuvent survenir suite au retrait inconsidéré du couvercle, à l'utilisation non conforme à la destination de l'appareil, à une mauvaise installation ou utilisation. Pour plus d'informations, consulter la documentation correspondante.

### 2.3 Personnes concernées

Les travaux d'installation, de mise en service, d'élimination du défaut ainsi que la maintenance doivent être effectués **par du personnel électricien qualifié** (tenir compte des normes CEI 60364, CENELEC HD 384 ou DIN VDE 0100 et CEI 60664 ou DIN VDE 0110 et des prescriptions de protection nationales en vigueur).

Sont considérées comme personnel électricien qualifié selon les termes de ces consignes de sécurité, les personnes familiarisées avec l'installation, le montage, la mise en service et l'exploitation du produit et ayant les qualifications nécessaires pour l'exécution de leurs tâches.

Les tâches relatives au transport, au stockage, à l'exploitation et au recyclage doivent être effectuées par du personnel ayant reçu la formation adéquate.



## **2.4 Utilisation conforme à la destination des appareils**

Les entraînements MOVIFIT® basic sont des composants destinés au montage dans des installations ou des machines électriques.

La mise en service d'un MOVIFIT® basic incorporé dans une machine (premier fonctionnement conformément à la destination des appareils) ne sera pas autorisée tant qu'il n'aura pas été prouvé que la machine respecte pleinement les dispositions de la directive Machines 2006/42/CE (directive Machines).

La mise en service (c'est-à-dire premier fonctionnement conformément à la destination des appareils) n'est autorisée que si la machine respecte les prescriptions de la directive CEM 2004/108/CE.

Les appareils MOVIFIT® basic satisfont aux exigences de la directive Basse Tension 2006/95/CE. Les normes citées dans la déclaration de conformité sont celles appliquées pour les MOVIFIT® basic.

Les caractéristiques techniques ainsi que les instructions de raccordement mentionnées sur la plaque signalétique et dans la documentation doivent être impérativement respectées.

### **2.4.1 Fonctions de sécurité**

Les MOVIFIT® basic ne doivent pas assurer de fonctions de sécurité.

### **2.4.2 Applications de levage**

Les appareils MOVIFIT® basic ne sont pas prévus pour des applications de levage.

## **2.5 Autres documentations**

Respecter également les consignes de la documentation suivante.

- Notice d'exploitation Moteurs triphasés DR.71 – 225, 315

Ces documentations sont disponibles pour téléchargement sur notre site internet (rubrique "Documentations").

## **2.6 Transport et stockage**

Respecter les consignes pour le transport, le stockage et une manipulation correcte. Les conditions climatiques doivent être conformes aux prescriptions du chapitre "Caractéristiques techniques".

## **2.7 Installation**

L'installation et le refroidissement des appareils doivent être assurés conformément aux prescriptions de la documentation correspondante.

Les MOVIFIT® basic doivent être protégés de toute contrainte mécanique.

Applications interdites, sauf si les appareils sont spécialement conçus à cet effet

- L'utilisation dans des zones à risque d'explosion
- L'utilisation dans un environnement où il existe un risque de contact avec des huiles, des acides, des gaz, des vapeurs, des poussières, des rayonnements, etc.
- L'utilisation sur des appareils mobiles lorsqu'ils génèrent des vibrations et des chocs importants, voir chapitre "Caractéristiques techniques".



## **2.8 Raccordement électrique**

Procéder à l'installation électrique selon les prescriptions en vigueur, p. ex. sections des câbles, protections électriques, mise à la terre. Toutes les autres instructions utiles se trouvent dans la documentation.

Les renseignements concernant l'installation conforme à CEM tels que le blindage, la mise à la terre, la disposition des filtres et la pose des liaisons figurent au chapitre "Consignes d'installation". Le respect des limitations prescrites par la norme CEM est sous la responsabilité du fabricant de l'installation ou de la machine.

Prévoir les mesures et installations de sécurité conformément aux prescriptions en vigueur (p. ex. EN 60204 ou EN 61800-5-1).

Afin de s'assurer de l'isolement, réaliser les contrôles de tension selon EN 61800-5-1:2007, chapitre 5.2.3.2, sur les entraînements MOVIFIT® basic avant la mise en service.

## **2.9 Séparation sûre**

Les MOVIFIT® basic satisfont à toutes les exigences de la norme EN 61800-5-1 en matière de séparation électrique sûre des éléments de puissance et électroniques. Pour garantir une séparation sûre, il faut cependant que tous les circuits raccordés satisfont également à ces exigences.

## **2.10 Exploitation**

Les installations avec MOVIFIT® basic doivent être équipées de dispositifs de sécurité et de surveillance supplémentaires en fonction des diverses dispositions applicables en termes de sécurité, par exemple décret sur les moyens de production techniques, prescriptions de protection, etc. Dans le cas d'une application avec risques élevés, des mesures de protection supplémentaires peuvent être nécessaires.

Les éléments pouvant véhiculer une tension ainsi que les raccords pour la puissance ne doivent pas être manipulés immédiatement après coupure de l'alimentation du MOVIFIT® basic en raison des condensateurs qui peuvent encore être chargés. Attendre au moins 10 minutes après la coupure de l'alimentation réseau.

Dès que la tension est appliquée au MOVIFIT® basic, le boîtier de raccordement doit être fermé ; cela signifie que le couvercle doit être vissé et tous les connecteurs embrochés.

L'extinction des diodes de fonctionnement ainsi que des autres organes de signalisation ne garantit en aucun cas que l'appareil ne soit hors tension et coupé du réseau.

Un blocage mécanique ou des protections internes à l'appareil peuvent provoquer l'arrêt du moteur. En éliminant la cause du défaut ou en lançant un reset de l'appareil, il est possible que l'entraînement redémarre tout seul. Si, pour des raisons de sécurité, cela doit être évité, il faudra, avant même de tenter d'éliminer la cause du défaut, couper l'appareil du réseau.

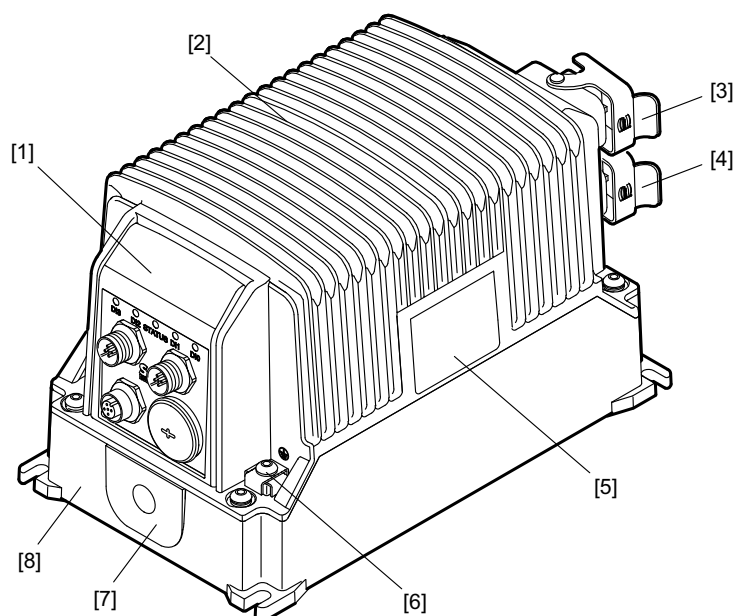
Attention ! Risque de brûlures : Pendant le fonctionnement du MOVIFIT® basic, les surfaces de l'appareil peuvent dépasser 60 °C !



## 3 Composition de l'appareil

### 3.1 MOVIFIT® basic

Le MOVIFIT® basic est une unité d'entraînement décentralisée pour le pilotage de moteurs triphasés.



2816397195

- [1] Unité de commande
- [2] EBOX avec ailettes de refroidissement et électronique (convertisseur ou démarreur-moteur progressif)
- [3] Raccordement X8 pour moteur (uniquement sur variante avec démarreur 2 moteurs)
- [4] Raccordement X9 pour moteur
- [5] Plaque signalétique
- [6] Raccordement PE ⊕ (extérieur)
- [7] Joint de câble de diamètre 13 – 15 mm
- [8] ABOX avec module FieldPower (embase de raccordement)

### 3.2 Exécutions

Les MOVIFIT® basic sont disponibles dans les exécutions suivantes :

- Convertisseur de fréquence pour 1 moteur avec rotation à droite et à gauche et 4 consignes de vitesse
- Démarreur 2 moteurs pour 2 moteurs avec chacun 1 sens de rotation  
Le sens de rotation dépend de l'ordre des phases.
- Démarreur 1 moteur, 2 sens pour 1 moteur avec rotation à droite et à gauche

Les MOVIFIT® basic sont disponibles avec les unités de commande suivantes :

- Unité de commande avec AS-Interface
- Unité de commande avec entrées et sorties de signal binaires



### 3.3 Accessoires

Les accessoires suivants pour MOVIFIT® basic sont proposés par SEW.

Accessoire	Référence (SEW)
Câble de raccordement moteur 4 x 2,5 mm <sup>2</sup> , non blindé, longueur = 3 m, avec connecteur Q8/0 – conducteurs libres	1 814 874 3
Câble de raccordement moteur 7 x 2,5 mm <sup>2</sup> , non blindé, longueur = 3 m, avec connecteur Q8/0 – conducteurs libres	1 814 992 8

Les accessoires suivants pour MOVIFIT® basic sont proposés par la société Weidmüller Interface GmbH & Co. KG (voir [www.weidmueller.com](http://www.weidmueller.com)).

Accessoire	Référence (Weidmüller)
Joint de câble, pour câble avec Ø = 7,5 – 9 mm	4329610000
Joint de câble, pour câble avec Ø = 9 – 11 mm	4323210000
Joint de câble, pour câble avec Ø = 11 – 13 mm	4323230000
<b>Joint de câble, pour câble avec Ø = 13 – 15 mm<sup>1)</sup></b>	<b>4323220000</b>
Joint de câble, pour câble avec Ø = 15 – 17 mm	4324010000
Joint (sans entrée de câble)	4323240000
Outil de dénudage AM 16 (pour câble rond)	9204190000
Outil de dénudage AMF 6/10 (pour câble plat)	9204180000

1) Le MOVIFIT® basic est livré avec deux joints de câble.



### 3.4 Codifications

#### 3.4.1 Plaque signalétique

L'illustration suivante présente un exemple de plaque signalétique d'un convertisseur MOVIFIT® basic.

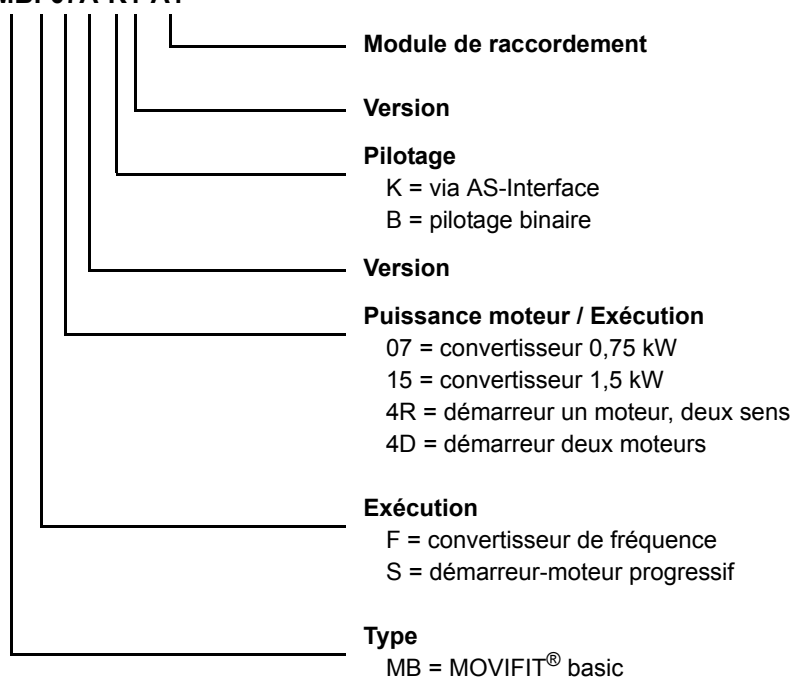


3782535691

#### 3.4.2 Codification

Le schéma suivant présente la codification d'un appareil MOVIFIT® basic.

##### MBF07A-K1-A1







## 4 Installation mécanique

### 4.1 Consignes d'installation

#### 4.1.1 Remarques générales



#### ATTENTION !

Perte de l'indice de protection garanti suite au non-montage ou au montage non conforme de l'appareil MOVIFIT® basic

Détérioration du MOVIFIT® basic

- Après avoir retiré l'EBOX de l'ABOX, protéger l'EBOX et l'ABOX contre l'humidité et la poussière.

Tenir compte des consignes suivantes pour le montage de l'appareil MOVIFIT® basic.

- Respecter impérativement les consignes de sécurité générales.
- Installer le MOVIFIT® basic exclusivement sur un support plat, exempt de vibrations et non déformable.
- Veiller à un dégagement suffisant pour l'air de ventilation. L'air sortant et réchauffé d'autres appareils ne doit pas être aspiré.
- Il est impératif de tenir compte des caractéristiques techniques et des conditions environnementales pour le choix du site d'installation.
- Pour le montage de l'entraînement, n'utiliser que les possibilités de fixation prévues à cet effet.
- Étanchéifier les connecteurs non utilisés avec des capuchons.
- L'indice de protection indiqué dans les caractéristiques techniques s'applique uniquement pour un MOVIFIT® basic monté correctement.

#### 4.1.2 Conditions préalables pour le montage

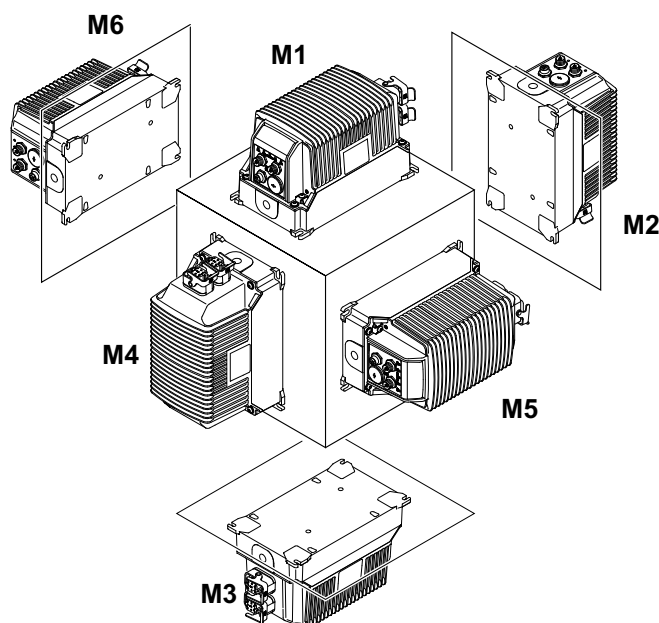
Avant le montage, s'assurer

- que les indications de la plaque signalétique du MOVIFIT® basic correspondent aux caractéristiques du réseau.
- que le MOVIFIT® basic n'a subi aucun dommage durant le transport ou la période de stockage.
- que la température ambiante est conforme aux indications du chapitre "Caractéristiques techniques".
- Le montage du MOVIFIT® basic ne doit pas être réalisé sous les conditions environnementales suivantes :
  - atmosphère explosible
  - huiles
  - acides
  - gaz
  - vapeurs
  - rayonnements
  - etc.



### 4.2 Position de montage

Les MOVIFIT® basic peuvent être montés dans toutes les positions.

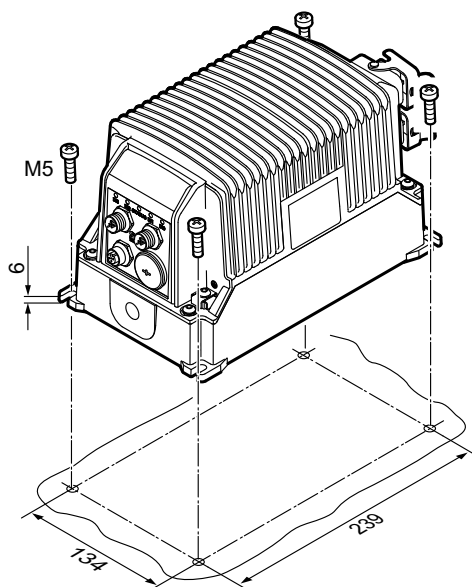


2816420235

### 4.3 Montage du MOVIFIT® basic

Fixer le MOVIFIT® basic à l'aide de quatre vis comme représenté dans l'illustration suivante.

(couple de serrage : 2,0 à 2,4 Nm (18 - 21 lb.in))



9007202071159307



## 5 Installation électrique

### 5.1 Consignes d'installation

#### 5.1.1 Disjoncteurs différentiels



#### **⚠ Avertissement !**

Danger d'électrisation en raison d'un type non adapté de disjoncteur différentiel

Blessures graves ou mortelles

- Le MOVIFIT<sup>®</sup> basic peut générer un courant continu dans le câble de terre. Si, en cas de protection contre le toucher directe ou indirecte, on utilise un disjoncteur différentiel (FI), seul un disjoncteur différentiel de type B est admissible côté alimentation du MOVIFIT<sup>®</sup> basic.
- Une protection différentielle de type conventionnel ne convient pas comme dispositif de protection. En revanche, il est possible d'utiliser des disjoncteurs différentiels universels. En fonctionnement normal du MOVIFIT<sup>®</sup> basic, des courants de dérivation > 3,5 mA peuvent apparaître.
- Nous recommandons de ne pas utiliser de disjoncteurs différentiels. Si cependant l'utilisation d'un disjoncteur différentiel (FI) est préconisée pour la protection contre le toucher directe ou indirecte, respecter l'instruction ci-dessus.

#### 5.1.2 Contacteurs-réseau



#### **ATTENTION !**

Détérioration dû au fonctionnement par impulsions

Détérioration du MOVIFIT<sup>®</sup> basic

- Ne pas utiliser le contacteur-réseau pour le fonctionnement par impulsions, mais uniquement pour la mise hors et remise sous tension du MOVIFIT<sup>®</sup> basic. Pour le fonctionnement par impulsions, utiliser les signaux de commande (bits AS-Interface ou entrées binaires).
  - Attendre au moins 10 secondes avant de remettre le contacteur-réseau sous tension.
- 
- Utiliser exclusivement un contacteur-réseau de la catégorie d'utilisation AC-3 (EN 60947-4-1).



### 5.1.3 Instructions pour le raccordement PE



#### ⚠ AVERTISSEMENT !

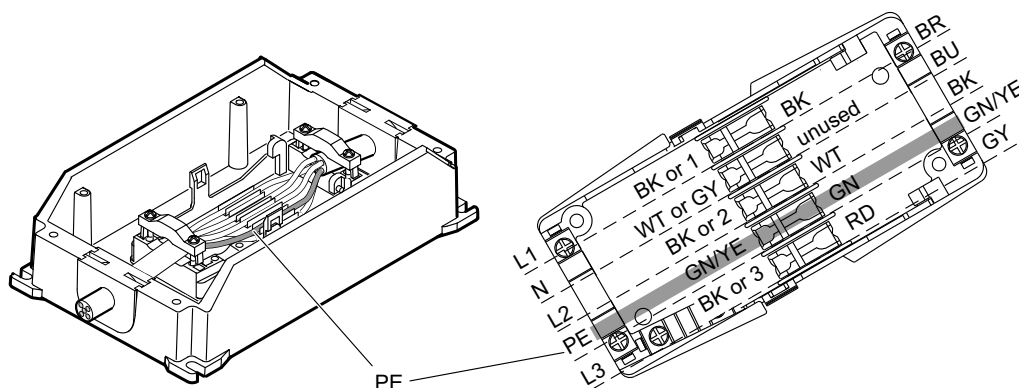
Danger d'électrisation suite au mauvais raccordement PE

Blessures graves ou mortelles

- Lors du raccordement PE, respecter les instructions suivantes.

*Raccordement PE dans l'appareil*

Installer un raccordement PE dans l'appareil.

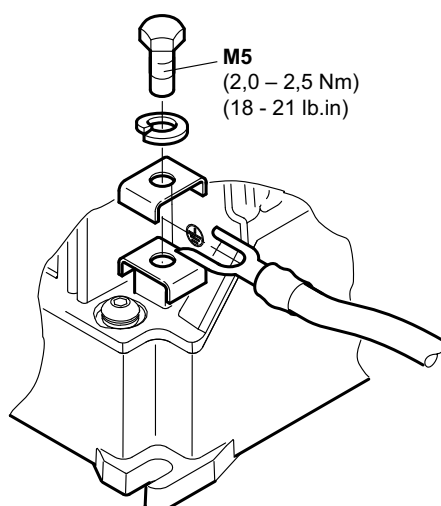


3160365451

*Raccordement PE à l'extérieur de l'appareil*

En fonctionnement normal du module MOVIFIT® basic, des courants de dérivation  $\geq 3,5$  mA peuvent apparaître. Pour satisfaire aux prescriptions de la norme EN 61800-5-1, il faut raccorder deux liaisons PE.

Installer un deuxième câble de protection PE dont la section est identique au minimum à celle du câble d'alimentation :



2816416395



#### 5.1.4 Installation conforme à CEM



##### REMARQUE

Ce système d'entraînement n'est pas conçu pour fonctionner dans un réseau basse tension public qui alimente des zones résidentielles.

Ce produit est un produit dont la distribution est limitée selon les termes de la norme CEI 61800-3. Ce produit peut générer des perturbations électromagnétiques. Dans ce cas, l'exploitant devra mettre en place les mesures adéquates.

Des informations détaillées pour une installation conforme à la directive CEM sont données dans la documentation Les systèmes d'entraînement et la compatibilité électromagnétique de SEW.

Selon les prescriptions de la directive CEM, les convertisseurs ne doivent pas fonctionner de manière autonome. Leur comportement en termes de compatibilité électromagnétique ne pourra être évalué qu'après intégration dans un système d'entraînement. La déclaration de conformité est délivrée pour un système d'entraînement typique CE. D'autres informations sont données dans la présente notice d'exploitation.

#### 5.1.5 Altitudes d'utilisation supérieures à 1 000 m au-dessus du niveau de la mer

Les entraînements MOVIFIT® basic peuvent être utilisés à des altitudes entre 1 000 et 4 000 m au-dessus du niveau de la mer. Pour cela, tenir compte des conditions suivantes.

- Au-dessus de 1 000 m, la puissance nominale permanente est réduite en raison d'un refroidissement moindre => réduction  $I_N$  de 1 % par 100 m.
- À une altitude de 2 000 m et jusqu'à 4 000 m max. au-dessus du niveau de la mer, il convient de tenir compte des remarques suivantes :
  - La séparation sûre entre borniers de puissance et borniers électroniques n'est plus assurée à partir de 2 000 m. Pour garantir une séparation sûre, des mesures doivent être prises conformément à CEI 60664-1 / EN 61800-5-1.
  - Installer un dispositif de protection contre les surtensions en amont du MOVIFIT® basic afin de réduire les surtensions dues au passage de la catégorie III à la catégorie II.

#### 5.1.6 Dispositifs de protection

- Les MOVIFIT® basic sont équipés de dispositifs de protection intégrés contre la surcharge de l'entraînement. Il n'est donc pas nécessaire de prévoir des protections moteur externes.

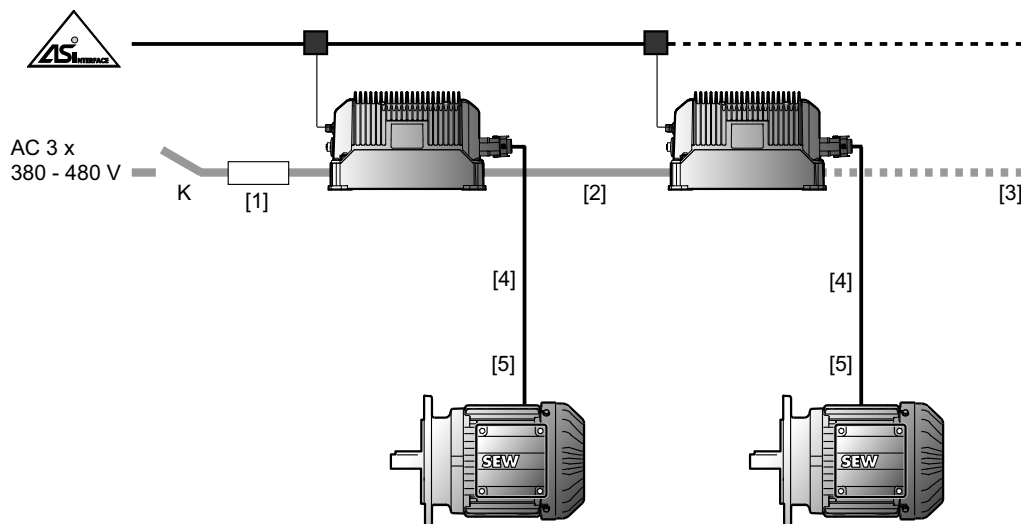
#### 5.1.7 Installation conforme à UL (en préparation)

Les agréments UL et cUL sont en cours d'obtention pour les appareils de la gamme MOVIFIT® basic.



### 5.2 Architecture

L'illustration suivante présente un système d'entraînement MOVIFIT® basic avec commande AS-Interface.



9007201945761931

K : contacteur-réseau

Fusible de protection de ligne Type	Bus d'alimentation (câble réseau)		Câble moteur	
	Section de conducteur minimale	Longueur totale maximale	Section de conducteur minimale	Longueur totale maximale
[1]	[2]	[3]	[4]	[5]
B16	2.5 mm <sup>2</sup> AWG14	130 m	1.5 mm <sup>2</sup> AWG16	3 m
B16	2.5 mm <sup>2</sup> AWG14	130 m	2.5 mm <sup>2</sup> AWG14	10 m
B20	4.0 mm <sup>2</sup> AWG12	170 m	2.5 mm <sup>2</sup> AWG14	3 m
B25	6.0 mm <sup>2</sup> AWG10	190 m	2.5 mm <sup>2</sup> AWG14	3 m

Le tableau donne les grandeurs typiques pour une température ambiante de 40 °C et un type de pose B2 en référence à la norme EN 60204-1.

Lors de la détermination et de l'installation d'une solution spécifique, il faut en plus tenir compte des normes et directives nationales en vigueur.



### 5.3 Raccordement du bus d'alimentation (câble réseau)



#### ⚠ AVERTISSEMENT !

Électrisation due à des condensateurs déchargés partiellement

Blessures graves ou mortelles

- Avant de retirer le couvercle EBOX de l'embase ABOX, couper le MOVIFIT® basic du réseau via un dispositif de coupure externe approprié.
- Protéger l'entraînement contre toute mise sous tension involontaire.
- Attendre ensuite au moins 10 minutes.



#### ⚠ AVERTISSEMENT !

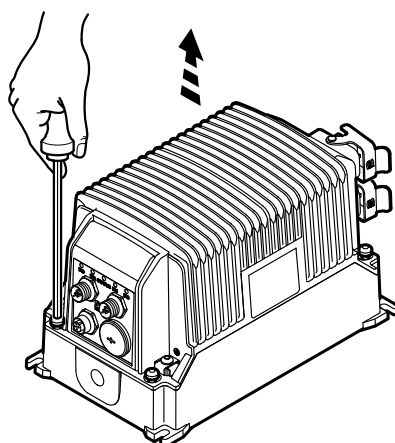
Risque de brûlures par les surfaces chaudes du module MOVIFIT® basic

Blessures graves

- Ne toucher le MOVIFIT® basic que lorsqu'il est suffisamment refroidi.

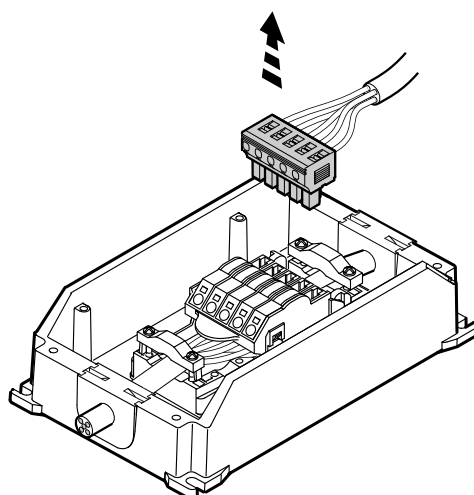
Brancher le module MOVIFIT® basic sur le bus d'alimentation (câble réseau) comme décrit ci-après.

1. Desserrer les quatre vis et retirer l'EBOX de l'ABOX.



2839862283

2. Débrancher le connecteur réseau du module FieldPower®.



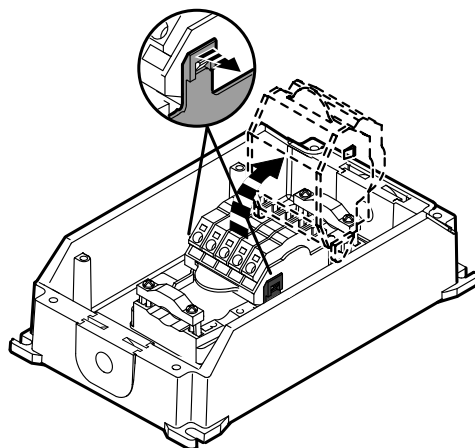
9007202094605195



## Installation électrique

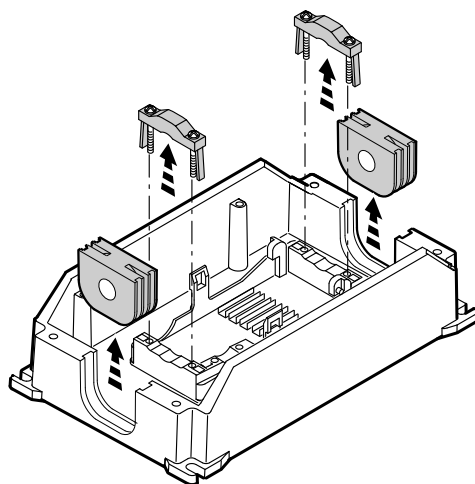
### Raccordement du bus d'alimentation (câble réseau)

- Écarter les deux languettes de fixation et rabattre la partie supérieure du module FieldPower® vers le haut.



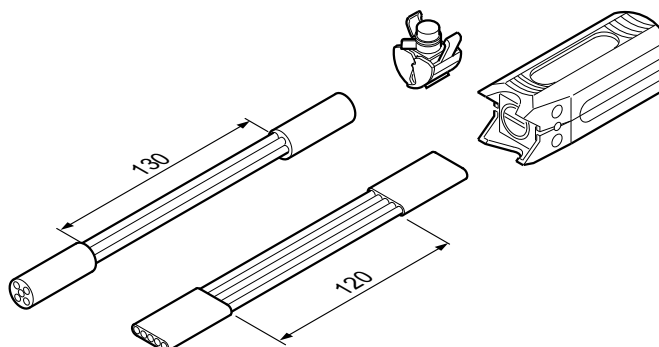
2839866123

- Desserrer quatre vis et retirer les étriers du système de décharge de contraintes. Supprimer les deux joints de câble.



2839868043

- Dénuder le câble réseau avec un outil de dénudage adapté.



2839869963

Câble réseau	Outil de dénudage	Longueur de dénudage
Câble rond	AM 16	130 mm
Câble plat	AMF 6/10	120 mm





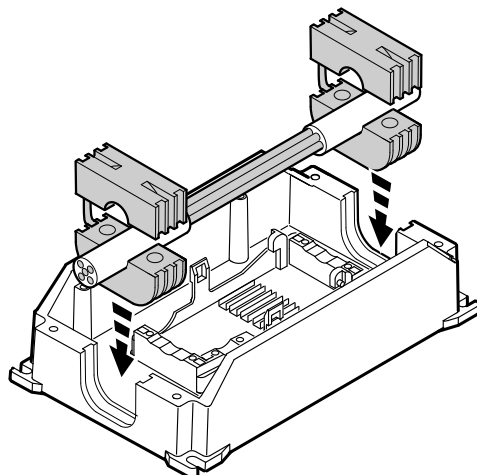
6. Disposer les joints de câble autour du câble réseau.

**ATTENTION !** Risque de pénétration d'humidité et de poussière si le joint de câble n'est pas approprié.

Détérioration du MOVIFIT® basic

- Utiliser exclusivement des joints de câble homologués pour le diamètre du câble réseau.

Déposer les joints de câble avec le câble réseau dans les évidements de l'ABOX.



2839871883

7. **▲ AVERTISSEMENT !** Risque d'écrasement dû au mauvais sens de rotation ou de dommages matériels en cas d'inversion des phases

Blessures graves ou mortelles ou détérioration de l'appareil

- Respecter le schéma de raccordement suivant.
- Empêcher les courts-circuits.

Placer les conducteurs du câble réseau dans les chemins de câble, comme représenté dans le schéma de raccordement suivant.

		Conduc- teur	Couleur de conducteur / Désignation selon		
			CEI 60757	UL 1277 TC-ER	UL 62 STOOW
L1	L1	L1	brun	noir ou 1	noir
N	N	N	bleu	blanc ou gris	—
L2	L2	L2	noir	noir ou 2	blanc
PE	PE	PE	vert / jaune	vert / jaune	vert
L3	L3	L3	gris	noir ou 3	rouge

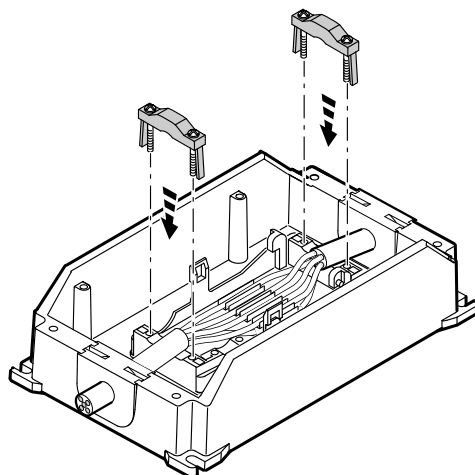
2839873803



## Installation électrique

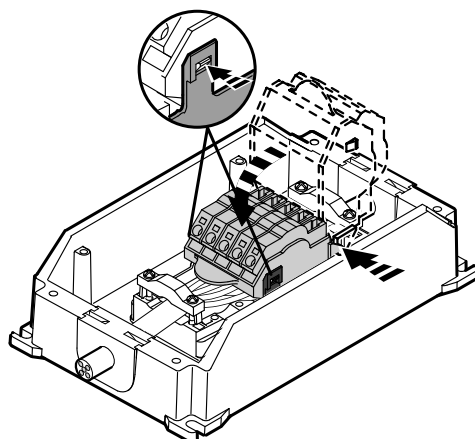
### Raccordement du bus d'alimentation (câble réseau)

8. Revisser les étriers du système de décharge de contraintes sur l'ABOX et fixer le câble réseau avec les étriers (couple de serrage : 0,6 Nm, 5,3 lb.in).



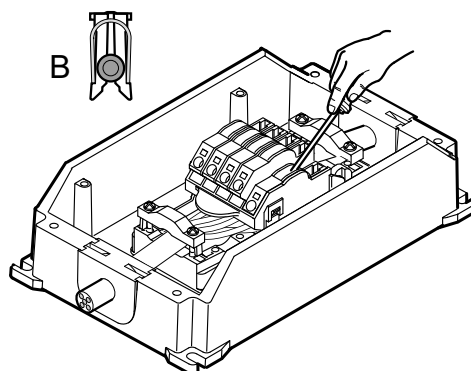
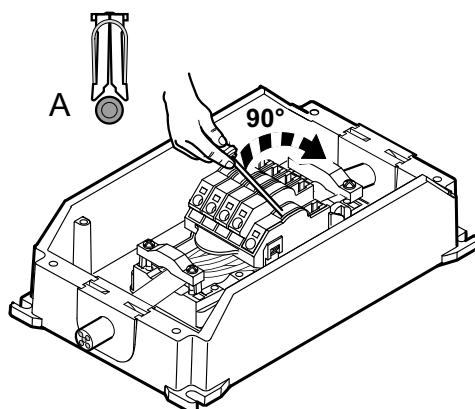
2839875723

9. Mettre en place la partie supérieure du module dans les languettes de fixation.  
Pousser la partie supérieure du module vers le bas jusqu'à ce que les deux côtés s'encliquettent.



2839877643

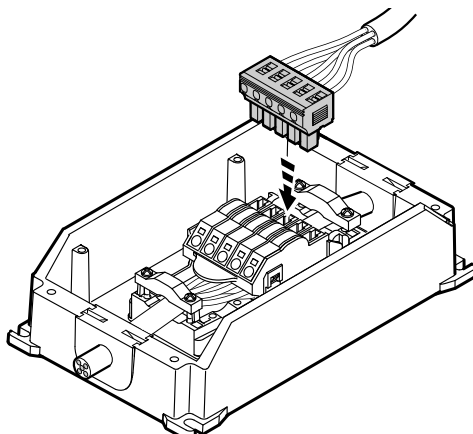
10. À l'aide d'un tournevis, enfoncer les contacts du bornier de dénudage automatique (taille 3 – 3,5 mm).



2839879563



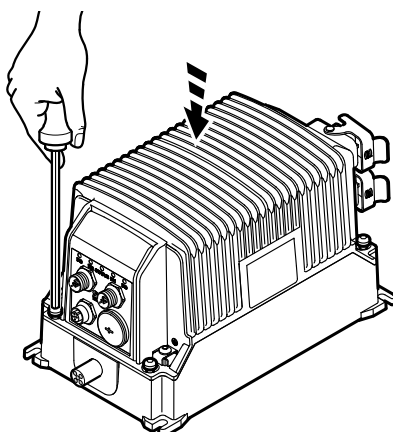
11. Embrocher le connecteur réseau de l'EBOX sur le module FieldPower®.



2839881483

12. Positionner l'EBOX sur l'ABOX.

Fixer l'EBOX à l'aide de quatre vis (couple de serrage : 2 Nm, 18 lb.in).



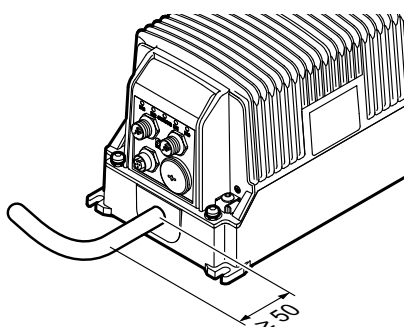
2839860363

**ATTENTION !** Risque de pénétration d'humidité et de poussière si le câble réseau est courbé.

Détérioration du MOVIFIT® basic

- Ne pas courber le câble réseau à moins de 50 mm de l'appareil.

Le MOVIFIT® basic ne satisfait aux exigences de l'indice de protection IP54 que si le câble réseau n'est pas courbé à moins de 50 mm de l'appareil.



3756680203

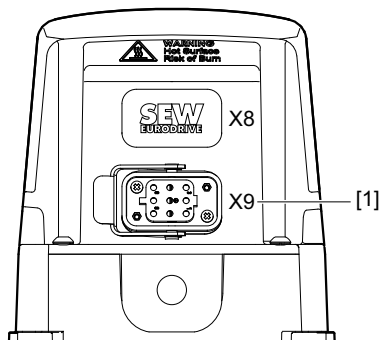


#### 5.4 Raccordement du moteur

##### 5.4.1 Exécutions des raccordements moteur

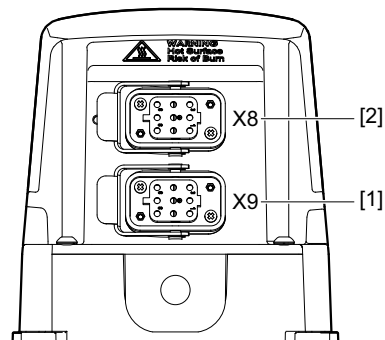
L'illustration suivante présente les exécutions des connecteurs moteur du MOVIFIT® basic.

**Convertisseur MOVIFIT® basic ou  
démarreur 1 moteur, 2 sens MOVIFIT® basic**



2816406795

**Démarreur 2 moteurs  
MOVIFIT® basic**



2816404875

- [1] X9 Raccordement moteur
- [2] X8 Raccordement moteur



#### 5.4.2 X9, (X8) : raccordement moteur(s)

Le connecteur X8 n'existe que sur les démarreurs 2 moteurs MOVIFIT® basic.

##### Raccordement

Le tableau suivant contient les informations pour ce raccordement.

Fonction		
Raccordement de la puissance pour moteur avec frein		
Mode de raccordement		
Q 8/0, prise femelle		
Schéma de raccordement		
244 1429259		
Affectation		
n°	Désignation	Fonction
1	U	Sortie phase moteur U
2	n. c.	non affecté(e)
3	W	Sortie phase moteur W
4	L1	Alimentation frein mécanique (uniquement sur convertisseur MOVIFIT® basic)
5	n. c.	non affecté(e)
6	L2_S	Alimentation frein mécanique commutée (uniquement sur convertisseur MOVIFIT® basic)
7	V	Sortie phase moteur V
8	n. c.	non affecté(e)
PE	PE	Mise à la terre



## Installation électrique

### Raccordement du moteur

Câbles de  
raccordement

Le tableau suivant présente les câbles moteur possibles.

#### ATTENTION !

Danger en cas d'inversion des conducteurs U1, V1 et W1 ou en cas de court-circuit. Les sorties moteur du MOVIFIT® basic ne sont pas protégées contre les courts-circuits.

Destruction du MOVIFIT® basic

- Respecter les schémas de raccordement suivants.
- Empêcher les courts-circuits entre les conducteurs.



Câbles et composants de raccordement			
MOVIFIT® basic	Câble moteur	Longueur / Type de pose	Raccordement moteur
Convertis- seur MOVIFIT® basic	Structure du câble : 4G2.5, blindé	10 m max.	<b>Moteur sans frein, branchement 人</b> 
	Structure du câble : 4G2.5, non blindé Référence : 1 814 874 3	3 m max.	
	 Q 8/0	Libre	<b>Moteur sans frein, branchement Δ</b> 
	Structure du câble : 7G2.5, blindé Structure du câble : 7G2.5, non blindé Référence : 1 814 992 8	10 m max. 3 m max.	
	 Q 8/0	Libre	<b>Moteur avec frein, branchement 人</b> 
			<b>Moteur avec frein, branchement Δ</b> 



Câbles et composants de raccordement			Raccordement moteur
MOVIFIT® basic	Câble moteur	Longueur / Type de pose	
Démarreur- moteur MOVIFIT® basic	Structure du câble : 4G2.5, non blindé	10 m max.	<p><b>Moteur sans frein</b></p>
	Structure du câble : 4G2.5, non blindé Référence : 1 814 874 3	3 m	<p><b>Moteur avec frein</b></p>
	<p>Q 8/0                      Libre</p>		<p><b>Moteur avec frein et commande de frein BSR</b></p> <p>Pour les applications avec fonctionnement en générateur, SEW préconise l'utilisation de la commande de frein BSR.</p>

Contre-  
connecteurs

Pour la confection de ce câble moteur, utiliser un connecteur de type Q 8/0.



### REMARQUE

En cas d'utilisation d'un contre-connecteur avec enveloppe métallique, tenir compte des remarques suivantes.

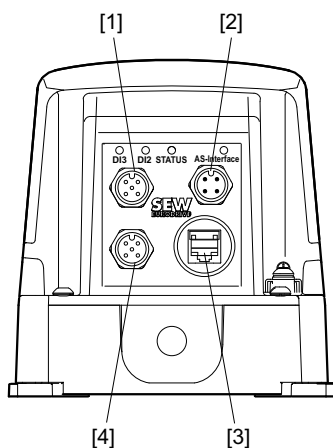
- Assurer un raccordement du blindage approprié.
- Relier l'enveloppe du contre-connecteur au PE.



#### 5.5 Raccordement de l'unité de commande

L'illustration suivante présente les exécutions des unités de commande du MOVIFIT® basic.

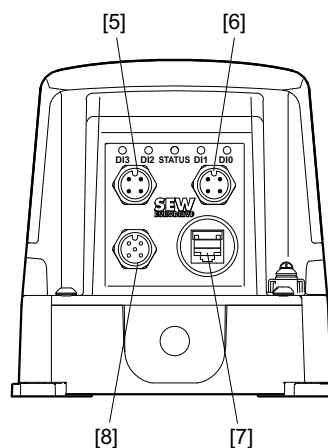
**MOVIFIT® basic avec AS-Interface**



9007202071153547

- [1] X22 Entrée binaire capteur 2
- [2] X21 Raccordement AS-Interface
- [3] X50 Interface de diagnostic
- [4] X23 Entrée binaire capteur 3

**MOVIFIT® basic avec pilotage binaire**



2816402955

- [5] X12 Entrées de signal DI2 + DI3
- [6] X11 Entrées de signal DI0 + DI1
- [7] X50 Interface de diagnostic
- [8] X13 Sorties de signal DO0 + DO1

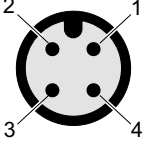




## 5.6 Raccordements MOVIFIT® basic avec AS-Interface

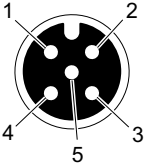
### 5.6.1 X21 : raccordement AS-Interface

Le tableau suivant contient les informations pour ce raccordement.

Fonction		
AS-Interface – Entrée		
Mode de raccordement		
M12, 4 pôles, prise mâle, détrompage A		
Schéma de raccordement		
		
2384154763		
Affectation		
n°	Désignation	Fonction
1	AS-Interface +	AS-Interface +
2	n. c.	non affecté(e)
3	AS-Interface -	AS-Interface -
4	n. c.	non affecté(e)

### 5.6.2 X22 : entrée binaire capteur 2

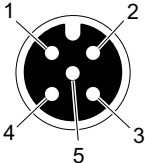
Le tableau suivant contient les informations pour ce raccordement.

Fonction		
Entrée binaire capteur 2		
Mode de raccordement		
M12, 5 pôles, prise femelle, détrompage A		
Schéma de raccordement		
		
2264816267		
Affectation		
n°	Désignation	Fonction
1	+24 V	Sortie DC 24 V (alimentation capteur)
2	n. c.	non affecté(e)
3	0V24	Potentiel de référence 0V24
4	DI2	Entrée binaire capteur 2
5	PE	Équipotentialité / câble de terre




#### 5.6.3 X23 : entrée binaire capteur 3

Le tableau suivant contient les informations pour ce raccordement.

Fonction		
Entrée binaire capteur 3		
Mode de raccordement		
M12, 5 pôles, prise femelle, détrompage A		
Schéma de raccordement		
		
2264816267		
Affectation		
n°	Désignation	Fonction
1	+24 V	Sortie DC 24 V (alimentation capteur)
2	n. c.	non affecté(e)
3	0V24	Potentiel de référence 0V24
4	DI3	Entrée binaire capteur 3
5	PE	Équipotentialité / câble de terre

#### 5.6.4 X50 : interface de diagnostic

Le tableau suivant contient les informations pour ce raccordement.

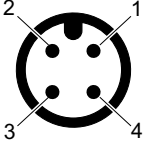
Fonction		
Interface de diagnostic et de programmation		
Mode de raccordement		
RJ11 (6P6C)		
Schéma de raccordement		
		
3163123211		
Affectation		
N°	Désignation	Fonction
1	n. c.	non affecté(e)
2	RS+	Liaison de données RS485 (+)
3	RS-	Liaison de données RS485 (-)
4	+24 V	Sortie DC 24 V pour console de paramétrage
5	0V24	Potentiel de référence 0V24 pour console de paramétrage
6	n. c.	non affecté(e)



## 5.7 Raccordements MOVIFIT® basic avec pilotage binaire

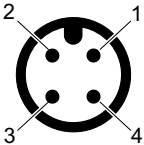
### 5.7.1 X11 : entrées de signal 0 et 1 du MOVIFIT® basic

Le tableau suivant contient les informations pour ce raccordement.

Fonction		
Entrées binaires 0 et 1		
Mode de raccordement		
M12, 4 pôles, prise mâle, détrompage A		
Schéma de raccordement		
		
2718233355		
Affectation		
n°	Désignation	Fonction
1	n. c.	non affecté(e)
2	DI1	Entrée binaire 1
3	0V24	Potentiel de référence 0V24
4	DI0	Entrée binaire 0

### 5.7.2 X12 : entrées de signal 2 et 3 du MOVIFIT® basic

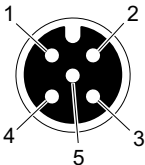
Le tableau suivant contient les informations pour ce raccordement.

Fonction		
Entrées binaires 2 et 3		
Mode de raccordement		
M12, 4 pôles, prise mâle, détrompage A		
Schéma de raccordement		
		
2718233355		
Affectation		
n°	Désignation	Fonction
1	n. c.	non affecté(e)
2	DI3	Entrée binaire 3
3	0V24	Potentiel de référence 0V24
4	DI2	Entrée binaire 2




#### 5.7.3 X13 : sorties de signal 0 et 1 du MOVIFIT® basic

Le tableau suivant contient les informations pour ce raccordement.

Fonction		
Sorties binaires 0 et 1		
Mode de raccordement		
M12, 5 pôles, prise femelle, détrompage A		
Schéma de raccordement		
		
2264816267		
Affectation		
n°	Désignation	Fonction
1	+24 V	Sortie DC 24 V
2	DO1	Sortie binaire 1 (mode manuel) 0 : pilotage du MOVIFIT® basic via signaux de commande 1 : pilotage du MOVIFIT® basic via mode manuel
3	0V24	Potentiel de référence 0V24
4	DO0	Sortie binaire 0 (signal prêt) 0 : le MOVIFIT® basic n'est <u>pas</u> prêt à fonctionner. 1 : le MOVIFIT® basic est prêt à fonctionner.
5	PE	Équipotentialité / câble de terre

#### 5.7.4 X50 : interface de diagnostic

Le tableau suivant contient les informations pour ce raccordement.

Fonction		
Interface de diagnostic et de programmation		
Mode de raccordement		
RJ11 (6P6C)		
Schéma de raccordement		
		
3163123211		
Affectation		
n°	Désignation	Fonction
1	n. c.	non affecté(e)
2	RS+	Liaison de données RS485 (+)
3	RS-	Liaison de données RS485 (-)
4	+24 V	Sortie DC 24 V pour console de paramétrage
5	0V24	Potentiel de référence 0V24 pour console de paramétrage
6	n. c.	non affecté(e)



## 5.8 Raccordement des consoles LT-BG et MB-LC

Les modules MOVIFIT<sup>®</sup> basic disposent d'une interface de diagnostic X50 (connecteur femelle RJ11).

L'interface de diagnostic est située sur la barrette de raccordement de l'unité de commande.

Dévisser le presse-étoupe avant d'embrocher le connecteur dans l'interface de diagnostic.

**▲ AVERTISSEMENT !** Risque de brûlures par les surfaces chaudes du module MOVIFIT<sup>®</sup> basic

Blessures graves

- Attendre que le MOVIFIT<sup>®</sup> basic soit suffisamment refroidi avant de le manipuler.

**ATTENTION !** Perte de l'indice de protection garanti suite au non-montage de bouchons presse-étoupe sur l'interface de diagnostic X50.

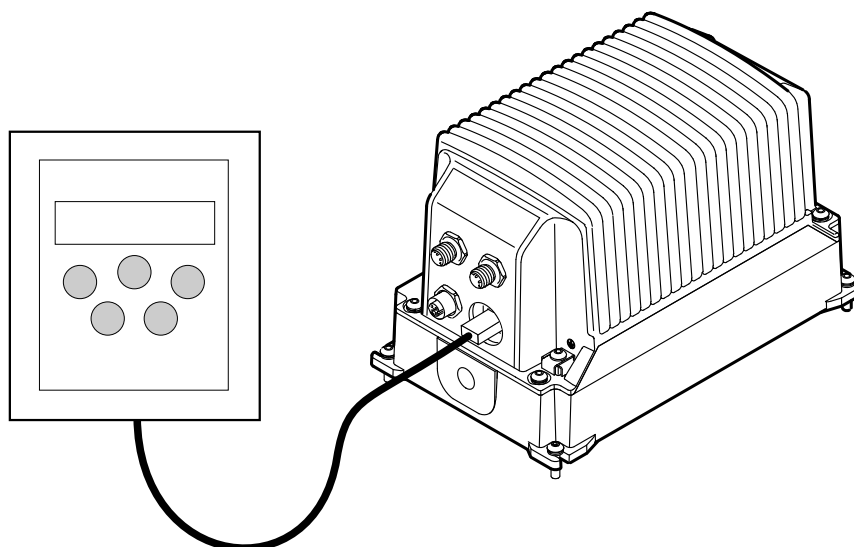
Détérioration du MOVIFIT<sup>®</sup> basic

- Tant qu'aucun bouchon presse-étoupe n'est monté dans l'interface de diagnostic, il convient de s'assurer de l'absence d'humidité dans le MOVIFIT<sup>®</sup> basic.

Pour raccorder la console de paramétrage au MOVIFIT<sup>®</sup> basic, utiliser le câble joint à la console.

### Éléments fournis

Type	Référence	Fourniture
<b>LT-BG</b>	1 820 864 9	– Console de paramétrage LT-BG – Câble avec connecteurs RJ11 – RJ11
<b>MB-LC</b>	2 820 126 4	– Console de paramétrage MB-LC – Câble avec connecteurs RJ45 – RJ11



18014401325896459



### 5.9 Raccordement au PC

Les convertisseurs de fréquence MOVIFIT® basic sont équipés d'une interface de diagnostic X50 (connecteur femelle RJ11) pour la mise en service, le paramétrage et les interventions de service.

L'interface de diagnostic est située sur la barrette de raccordement de l'unité de commande.

Dévisser le presse-étoupe avant d'embrocher le connecteur dans l'interface de diagnostic.

**▲ AVERTISSEMENT !** Risque de brûlures par les surfaces chaudes du module MOVIFIT® basic

Blessures graves

- Attendre que le MOVIFIT® basic soit suffisamment refroidi avant de le manipuler.

**ATTENTION !** Perte de l'indice de protection garanti suite au non-montage de bouchons presse-étoupe sur l'interface de diagnostic X50.

Détérioration du MOVIFIT® basic

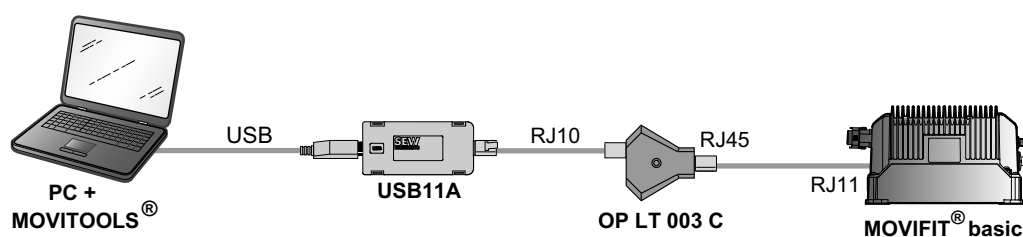
- Tant qu'aucun bouchon presse-étoupe n'est monté dans l'interface de diagnostic, il convient de s'assurer de l'absence d'humidité dans le MOVIFIT® basic.

La liaison de l'interface de diagnostic avec un PC ou ordinateur portable de type courant s'effectue à l'aide des accessoires suivants.

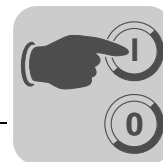
- Convertisseur USB11A
- et adaptateur OP LT 003 C

#### Éléments fournis

Type	Référence	Fourniture
<b>USB11A</b>	0 824 831 1	<ul style="list-style-type: none"> <li>– Convertisseur USB11A</li> <li>– Câble USB</li> <li>– Câble avec connecteurs RJ10 – RJ10</li> </ul>
<b>OP LT 003 C</b>	1 824 368 1	<ul style="list-style-type: none"> <li>– Adaptateur OP LT 003 C avec convertisseur de tension DC 24 V -&gt; DC 5 V</li> <li>– Câble avec connecteurs RJ45 – RJ11</li> </ul>



9007202071149707



## 6 Mise en service

### 6.1 Remarques importantes pour la mise en service



#### REMARQUE

Lors de la mise en service, respecter impérativement les consignes de sécurité générales du chapitre "Consignes de sécurité".



#### ⚠ AVERTISSEMENT !

Risque d'écrasement dû à des protections manquantes ou défectueuses

Blessures graves ou mortelles

- Monter les couvercles de protection de l'installation conformément aux instructions, voir également la notice d'exploitation du réducteur.
- Ne pas jamais mettre l'entraînement en service si le couvercle de protection n'est pas monté.



#### ⚠ AVERTISSEMENT !

Danger d'électrisation dû aux tensions dangereuses dans le boîtier ABOX

Blessures graves ou mortelles

- Avant de retirer le couvercle EBOX, couper le MOVIFIT® basic du réseau via un dispositif de coupure externe approprié.
- Protéger le MOVIFIT® basic contre toute mise sous tension involontaire.
- Attendre ensuite au moins 10 minutes avant de retirer l'EBOX.



#### ⚠ AVERTISSEMENT !

Risque de brûlures par les surfaces chaudes du module MOVIFIT® basic

Blessures graves

- Ne toucher le MOVIFIT® basic que lorsqu'il est suffisamment refroidi.



#### ⚠ AVERTISSEMENT !

Comportement incorrect des appareils suite à un mauvais réglage

Blessures graves ou mortelles

- Respecter les consignes de mise en service.
- L'installation doit impérativement être assurée par du personnel qualifié.
- N'utiliser que des réglages adaptés à la fonction.



#### REMARQUE

Afin d'assurer un fonctionnement correct, ne pas débrocher ou embrocher les liaisons de puissance ou de transmission des signaux pendant l'exploitation.



## 6.2 Conditions préalables

**Les conditions suivantes doivent être remplies pour la mise en service.**

- L'installation mécanique et électrique du MOVIFIT® basic doit être conforme aux prescriptions en vigueur.
- Des mesures de sécurité appropriées doivent empêcher tout démarrage involontaire des entraînements.
- Les risques de dommages aux personnes et aux machines doivent être exclus par des mesures préventives adaptées.

Les équipements matériels suivants sont nécessaires pour la mise en route et le paramétrage du convertisseur de fréquence MOVIFIT® basic.

- Console de paramétrage LT-BG, voir le chapitre "Raccordement des consoles LT-BG et MB-LC"
- ou PC / ordinateur portable, voir le chapitre "Raccordement au PC"

Les équipements logiciels suivants doivent être installés sur le PC ou ordinateur portable pour la mise en route et le paramétrage du convertisseur de fréquence MOVIFIT® basic.

- "LT Shell", à partir de la version 3.20

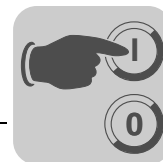


### REMARQUE

Pour la mise en route des démarreurs-moteurs MOVIFIT® basic, ni PC ou ordinateur portable, ni logiciel ne sont nécessaires.

---





### 6.3 Déroulement de la mise en service du convertisseur de fréquence MOVIFIT® basic

Pour mettre en route le convertisseur de fréquence MOVIFIT® basic, procéder comme suit.

1. Vérifier le raccordement du MOVIFIT® basic.  
Voir le chapitre "Installation électrique".
2. S'assurer que le moteur ne démarre pas,  
p. ex. en débranchant le connecteur moteur du MOVIFIT® basic.
3. Remettre sous tension.  
La diode d'état "Status" s'allume.
4. Brancher la console de paramétrage LT-BG ou le PC sur le MOVIFIT® basic.  
Voir le chapitre "Raccordement des consoles LT-BG et MB-LC" (voir page 33)  
ou le chapitre "Raccordement au PC" (voir page 34).

**▲ AVERTISSEMENT !** En cas de régulation vectorielle, il y a un risque dû à la rotation de courte durée de l'axe moteur durant la phase d'autotuning.

Lorsque le paramètre *P4-02 Auto-tune* = "1", le convertisseur lance une procédure de mesure (autotuning). Pour cela, le convertisseur débloquent le frein et le moteur tourne **sur une courte durée**.

Blessures graves

- Lors de la phase d'autotuning, respecter une distance de sécurité suffisante avec tous les éléments entraînés par le moteur.

5. Régler les paramètres suivants.

#### Paramètres moteur

pour régulation U/f

- *P1-07* = Tension nominale moteur
- *P1-08* = Courant nominal moteur
- *P1-09* = Fréquence nominale moteur

pour régulation vectorielle

- *P1-07* = Tension nominale moteur
- *P1-08* = Courant nominal moteur
- *P1-09* = Fréquence nominale moteur
- *P4-01* = Mode de régulation
- *P4-02* = Autotuning
- *P4-05* = Facteur de puissance moteur

#### Paramètres application

- *P1-03* = Rampe d'accélération
- *P1-04* = Rampe de décélération
- *P1-11* = Vitesse n1
- *P2-02* = Vitesse n2
- *P2-03* = Vitesse n3
- *P2-04* = Vitesse n4

Voir le chapitre "Paramétrage avec la console LT-BG" (voir page 43)

ou le chapitre "Paramétrage avec le PC" (voir page 45).

6. Remettre en place le bouchon presse-étoupe de l'interface de diagnostic sans oublier le joint.

**ATTENTION !** Perte de l'indice de protection garanti suite au non-montage ou au montage non conforme du bouchon presse-étoupe sur l'interface de diagnostic

Détérioration du MOVIFIT® basic

- Remettre en place le bouchon presse-étoupe de l'interface de diagnostic sans oublier le joint.



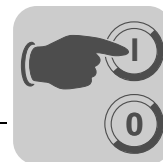
## Mise en service

Déroulement de la mise en service du convertisseur de fréquence MOVIFIT®

---

7. Couper l'alimentation en tension.
8. Régler l'adresse esclave AS-Interface du MOVIFIT® basic (uniquement sur MOVIFIT® basic avec AS-Interface).  
Voir le chapitre "Attribution de l'adresse esclave AS-Interface" (voir page 40).
9. Procéder à la mise en route de l'automate amont.
10. Embrocher le connecteur moteur sur le MOVIFIT® basic.
11. Remettre sous tension.

À présent, le MOVIFIT® basic peut être piloté avec l'automate amont (par signaux binaires ou via AS-Interface).



## 6.4 Déroulement de la mise en service du démarreur-moteur MOVIFIT® basic



### ⚠ AVERTISSEMENT !

Danger d'électrisation dû aux tensions dangereuses dans le boîtier ABOX

Blessures graves ou mortelles

- Avant de retirer le couvercle EBOX, couper le MOVIFIT® basic du réseau via un dispositif de coupure externe approprié.
- Protéger le MOVIFIT® basic contre toute mise sous tension involontaire.

Pour mettre en route le démarreur-moteur MOVIFIT® basic, procéder comme suit.

1. Vérifier le raccordement du MOVIFIT® basic.

Voir le chapitre "Installation électrique".

2. Régler le rapport  $I_{\text{mot}} / I_N$  sur le potentiomètre  $I_{\text{moteur}}$  (réglage-usine : env. 100 %).

$I_{\text{mot}}$  = courant nominal moteur selon la plaque signalétique du moteur

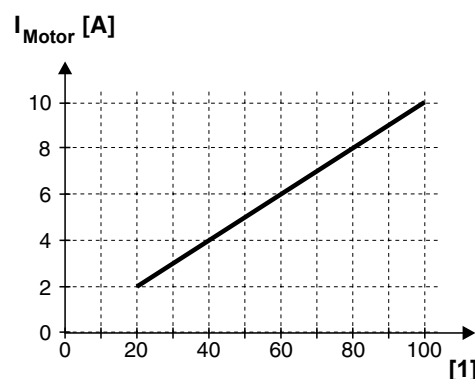
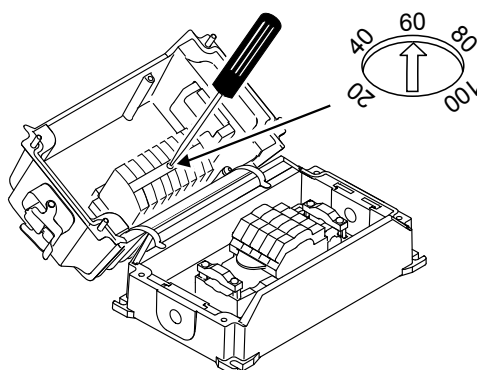
$I_N$  = courant nominal de sortie selon la plaque signalétique du MOVIFIT® basic

**ATTENTION !** Détérioration dû au mauvais réglage du potentiomètre  $I_{\text{moteur}}$ . Le réglage du potentiomètre sert à protéger le moteur contre la surcharge.

Détérioration du moteur

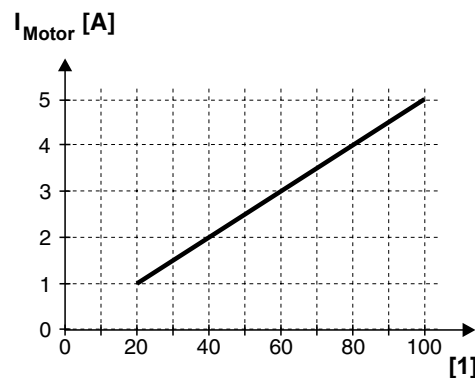
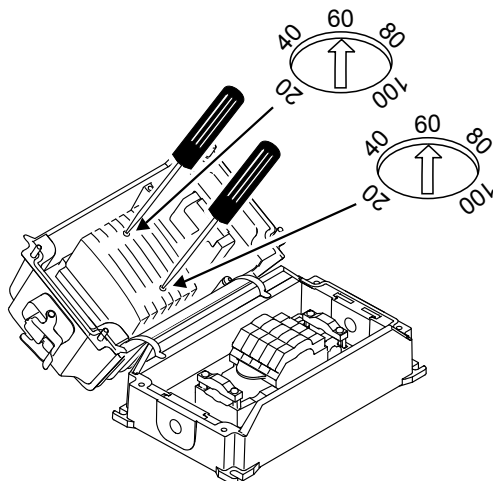
- Lors du réglage, tenir compte des indications de courant figurant sur les plaques signalétiques du moteur et du MOVIFIT® basic !

Démarreur 1 moteur,  
2 sens



9007203014544907

Démarreur 2 moteurs



[1] Réglage du potentiomètre  $I_{\text{mot}} / I_N$  en %

7774056715



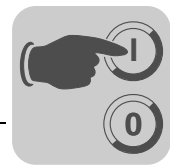
3. S'assurer que le moteur ne démarre pas,  
p. ex. en débranchant le(s) connecteur(s) moteur du MOVIFIT<sup>®</sup> basic.
  4. Régler l'adresse esclave AS-Interface du MOVIFIT<sup>®</sup> basic (uniquement sur MOVIFIT<sup>®</sup> basic avec AS-Interface).  
Voir le chapitre "Attribution de l'adresse esclave AS-Interface" (voir page 40).
  5. Procéder à la mise en route de l'automate amont.
  6. Embrocher le(s) connecteur(s) moteur sur le MOVIFIT<sup>®</sup> basic.
  7. Remettre sous tension.
- À présent, le MOVIFIT<sup>®</sup> basic peut être piloté avec l'automate amont (par signaux binaires ou via AS-Interface).

## 6.5 Attribution de l'adresse esclave AS-Interface

SEW livre les MOVIFIT<sup>®</sup> basic avec AS-Interface avec l'adresse 0.

L'attribution de l'adresse AS-Interface du MOVIFIT<sup>®</sup> basic (adresse 1 – 31) est réalisée selon l'une des manières suivantes.

- **Attribution automatique de l'adresse** en cas de remplacement d'un MOVIFIT<sup>®</sup> basic sur une installation AS-Interface existante.  
Les conditions suivantes doivent être remplies.
  - Le nouveau MOVIFIT<sup>®</sup> basic doit avoir l'adresse 0.
  - En cas de remplacement de plusieurs MOVIFIT<sup>®</sup> basic, les remplacer individuellement, l'un après l'autre.
- **Attribution manuelle des adresses via le maître de l'installation**  
Raccorder les entraînements l'un après l'autre au câble AS-Interface. Ceci permet d'empêcher que plusieurs MOVIFIT<sup>®</sup> basic aient la même adresse AS-Interface.
- **Attribution manuelle de l'adresse à l'aide d'une console d'adressage AS-Interface**  
Pour le raccordement de l'entraînement MOVIFIT<sup>®</sup> basic au câble AS-Interface, respecter les instructions du chapitre suivant.

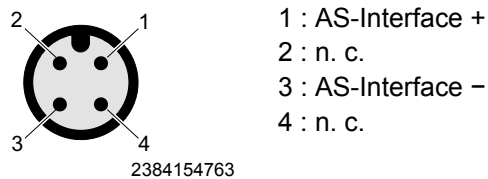


### 6.5.1 Attribution de l'adresse à l'esclave à l'aide d'une console manuelle

Les consoles d'adressage AS-Interface offrent les fonctionnalités suivantes :

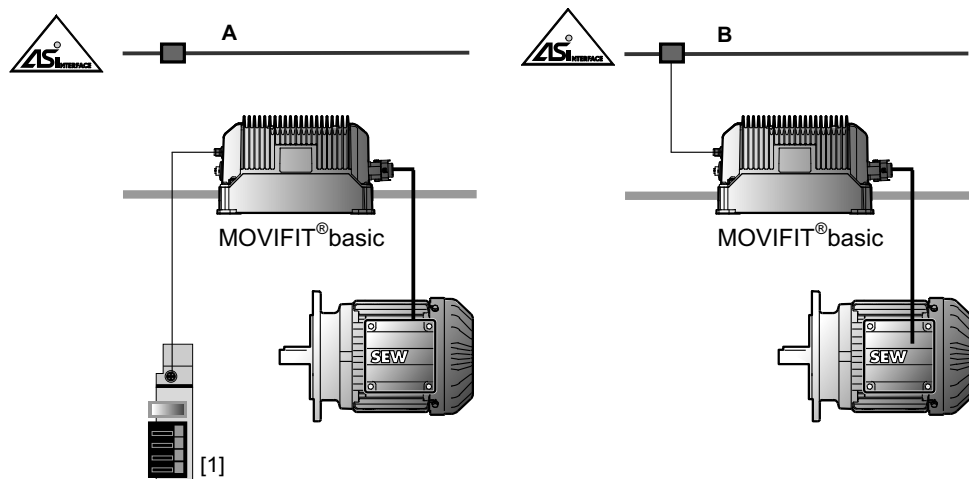
- Lecture et modification d'une adresse d'esclave AS-Interface
- Lecture de la version du protocole AS-Interface
- Lecture et modification des bits de données et de paramètres
- Contrôle des fonctions et test de fonctionnement.

En cas d'utilisation d'une console manuelle, prévoir un câble de liaison avec adaptateur compatible avec le connecteur AS-Interface X21 du MOVIFIT® basic (voir illustration suivante).



#### Exemple

1. Chaque participant AS-Interface est à couper du réseau AS-Interface **individuellement** et à adresser à l'aide de la console manuelle (A).
2. Puis intégrer à nouveau le participant AS-Interface au réseau AS-Interface (B).



9007202092542475

[1] Console d'adressage manuelle AS-Interface



## 6.6 Paramétrage avec la console LT-BG

### 6.6.1 Description de la console de paramétrage LT-BG

#### Fonction

La console de paramétrage LT-BG permet de mettre en route, paramétrer et piloter en mode manuel des convertisseurs MOVIFIT® basic. La console donne en plus la possibilité d'afficher des informations importantes sur l'état de l'entraînement.

#### Équipements

- Afficheur illuminé
- Clavier à cinq touches
- Câble de raccordement

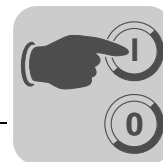
#### Fonction des touches

L'illustration suivante montre la fonction des touches de la console LT-BG.







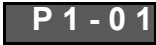


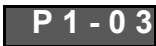






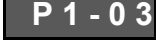



2669822603

- |        |  |                     |   |
|--------|--|---------------------|---|
| Touche |  | Navigation          | <ul style="list-style-type: none"> <li>• Changer de menu.</li> <li>• Sauvegarder valeurs de paramètre.</li> <li>• Afficher informations en temps réel.</li> </ul> |
| Touche |  | Flèche vers le haut | <ul style="list-style-type: none"> <li>• Augmenter la vitesse.</li> <li>• Augmenter la valeur de paramètre.</li> </ul>  |
| Touche |  | Flèche vers le bas  | <ul style="list-style-type: none"> <li>• Réduire la vitesse.</li> <li>• Réduire la valeur de paramètre.</li> </ul>  |
| Touche |  | Stop                | <ul style="list-style-type: none"> <li>• Arrêter l'entraînement.</li> <li>• Effectuer un reset de l'entraînement.</li> </ul>                                      |
| Touche |  | Démarrer            | <ul style="list-style-type: none"> <li>• Libérer l'entraînement.</li> <li>• Changer sens de rotation.</li> </ul>  |



## 6.6.2 Paramétrage





Pour modifier les valeurs des paramètres, procéder comme suit.

1. Vérifier le raccordement du MOVIFIT® basic.  
Voir le chapitre "Installation électrique".
2. Brancher la console de paramétrage LT-BG sur le MOVIFIT® basic.  
Voir le chapitre "Raccordement des consoles LT-BG et MB-LC" (voir page 33).
3. S'assurer que le moteur ne démarre pas,  
p. ex. en débranchant le(s) connecteur(s) moteur du MOVIFIT® basic.
4. Remettre sous tension.  
Après initialisation, la console de paramétrage indique la fréquence de rotation "H", le courant de sortie "A" ou la puissance moteur "P".  
Pour passer d'un affichage à l'autre, appuyer brièvement sur la touche .  

5. Démarrer le mode paramètres à l'aide de la touche .  
(appuyer sur la touche  pendant plus de 1 s)  

6. Utiliser la touche  ou la touche  pour sélectionner le paramètre souhaité.  

7. Activer le mode réglage à l'aide de la touche .  

8. Régler la valeur de paramètre souhaitée à l'aide de la touche  ou de la touche .  

9. Quitter le mode réglage à l'aide de la touche .  

10. Quitter le mode paramètres à l'aide de la touche .  
(appuyer sur la touche  pendant plus de 1 s)  
La console affiche "StoP", "H", "A" ou "P".  

11. Couper l'alimentation en tension.
12. Embrocher le(s) connecteur(s) moteur sur le MOVIFIT® basic.
13. **ATTENTION !** Détérioration dû à l'absence ou au mauvais montage du bouchon presse-étoupe de l'interface de diagnostic X50. Le MOVIFIT® basic n'atteint l'indice de protection donné dans les caractéristiques techniques que lorsque le bouchon presse-étoupe de l'interface de diagnostic est monté correctement.  
Détérioration du MOVIFIT® basic
  - Une fois tous les travaux avec la console de paramétrage terminés, débrocher le connecteur de l'interface de diagnostic.
  - Remettre en place le bouchon presse-étoupe sans oublier le joint.

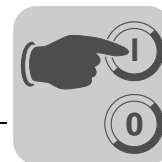
La description des paramètres figure au chapitre "Index des paramètres du convertisseur MOVIFIT® basic".

**6.6.3 Remettre les paramètres à leur valeur-usine**

Pour remettre les paramètres à leur valeur-usine, procéder comme suit.

1. Vérifier le raccordement du MOVIFIT® basic.  
Voir chapitre "Installation électrique".
2. Raccorder la console de paramétrage LT-BG sur le MOVIFIT® basic.  
Voir le chapitre "Raccordement de la console de paramétrage LT-BG".
3. Appuyer simultanément sur les trois touches ,  et  pendant au moins 2 s.  
Au bout de 2 s, l'afficheur indique **"P-def"**.
4. Appuyer sur la touche  pour confirmer le réglage-usine.





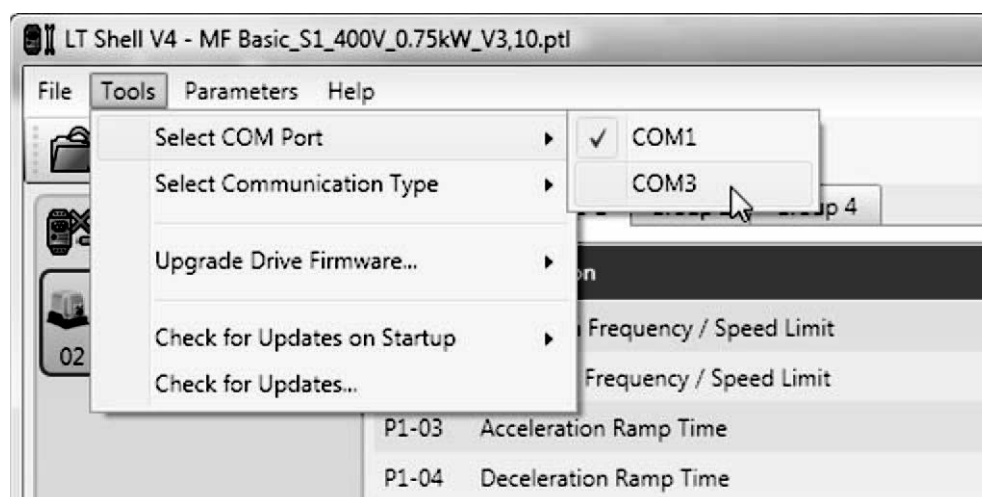
## 6.7 Paramétrage avec le PC

(uniquement pour convertisseur MOVIFIT® basic)

### 6.7.1 Paramétrage avec le logiciel LT Shell

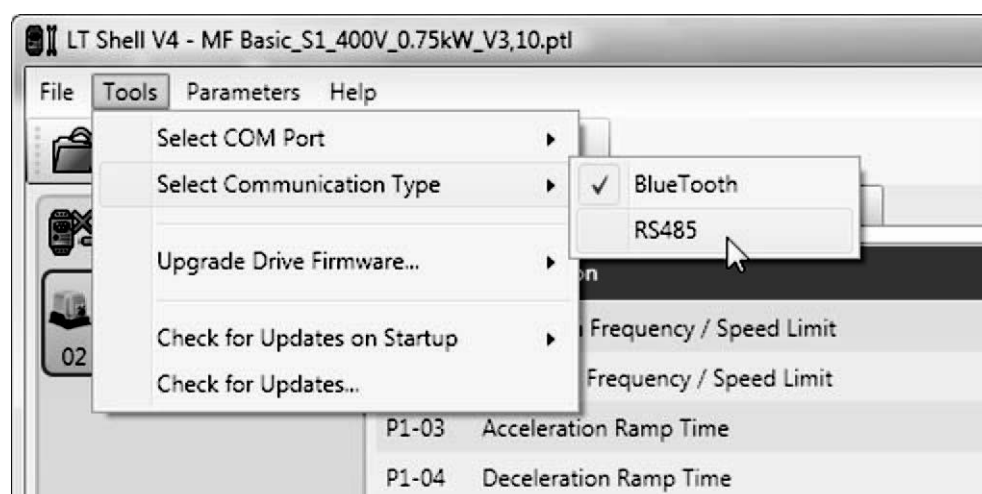
Pour modifier les valeurs des paramètres depuis le PC, procéder comme suit.

1. Vérifier le raccordement du MOVIFIT® basic.  
Voir le chapitre "Installation électrique".
2. Brancher le PC / ordinateur portable sur le MOVIFIT® basic.  
Voir le chapitre "Raccordement au PC".
3. Démarrer le logiciel LT Shell V4.0.exe.
4. Sélectionner le port COM du PC ou ordinateur portable sur lequel le MOVIFIT® basic est branché.



9007203037920011

5. Sélectionner le mode de communication RS485.




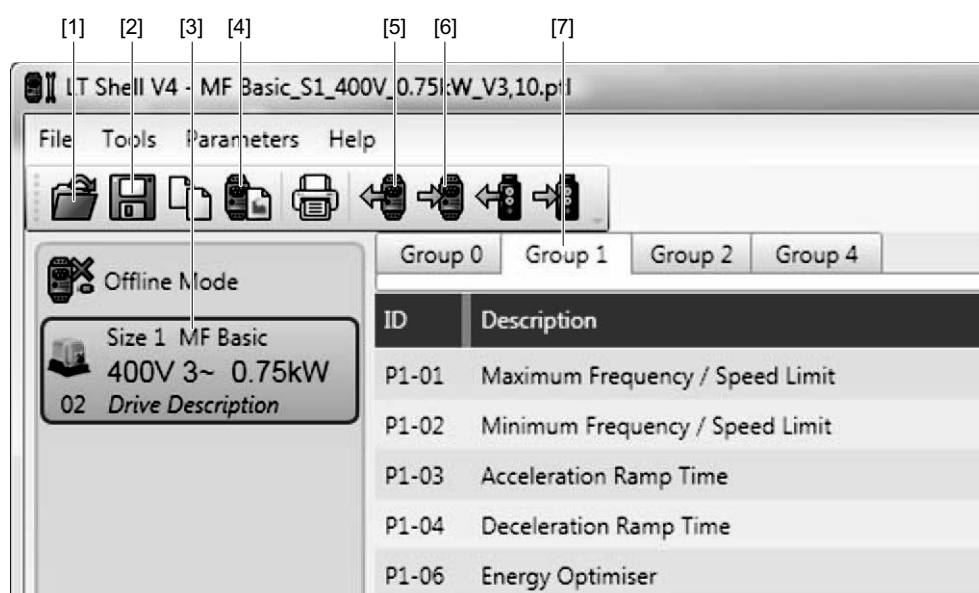
7828289163




## Mise en service

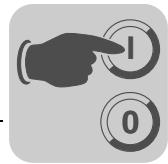
### Paramétrage avec le PC

6. Lire le jeu de paramètres par un clic sur l'icône  du MOVIFIT® basic.  
Le menu apparaît.



9007203038730891

- [1] Ouvrir jeu de paramètres
  - [2] Enregistrer jeu de paramètres sur le PC
  - [3] Affichage des appareils sur le même réseau
  - [4] Restaurer les réglages-usine de l'appareil
  - [5] Lire jeu de paramètres depuis le module MOVIFIT® basic
  - [6] Transférer jeu de paramètres vers le module MOVIFIT® basic
  - [7] Sélectionner le groupe de paramètres
7. Sélectionner le groupe de paramètres [7] souhaité.
8. Double-cliquer sur le paramètre souhaité.
9. Entrer la nouvelle valeur de paramètre dans le champ de saisie.
10. Lire le jeu de paramètres par un clic sur l'icône  du PC vers le MOVIFIT® basic.



### 6.7.2 Mode réglage en temps réel

En mode réglage en temps réel, les modifications de paramètres sont actives immédiatement dans le convertisseur de fréquence MOVIFIT® basic.



#### ⚠ AVERTISSEMENT !

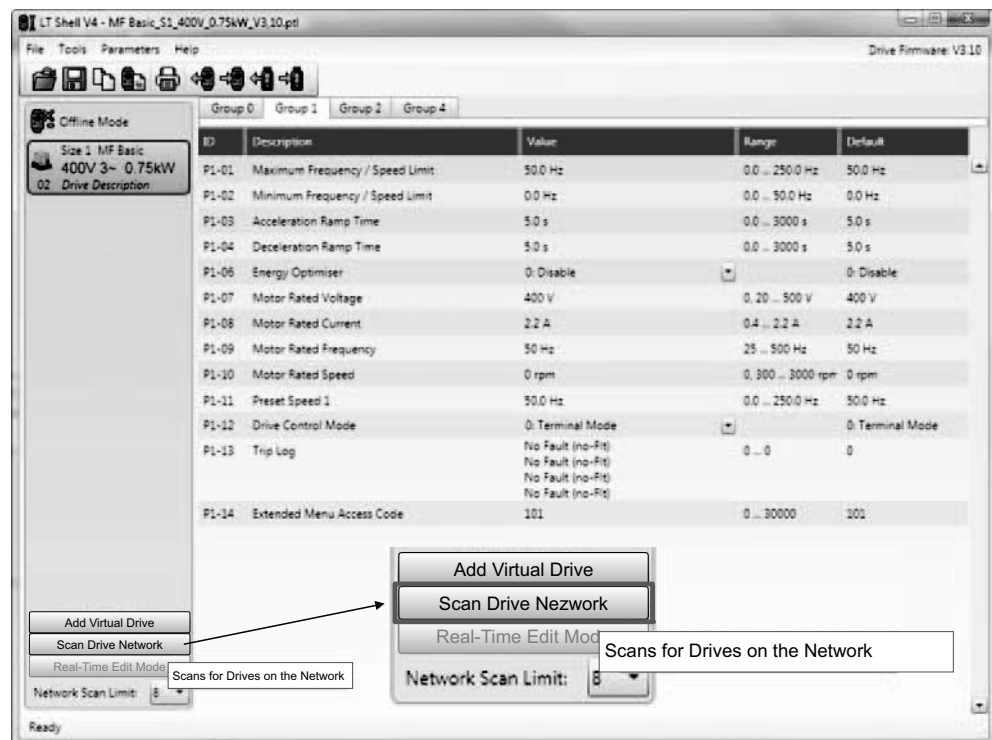
Risque d'écrasement dû à un redémarrage involontaire de l'entraînement et risque de collision dû à des variations soudaines de la vitesse. Lorsque l'entraînement est libéré, toute modification de paramètre se répercute immédiatement au niveau du système d'entraînement.

Blessures graves ou mortelles

- Avant l'activation du mode réglage en temps réel, s'assurer que l'entraînement n'est pas libéré.
- Assurer la protection des personnes et des machines par des mesures de sécurité complémentaires adaptées en fonction de chaque application.

Pour modifier les valeurs des paramètres en mode réglage en temps réel, procéder comme suit.

1. Si le module MOVIFIT® basic n'est pas encore installé dans le logiciel LT Shell, effectuer les étapes 1 à 5 du chapitre "Paramétrage avec le logiciel LT Shell".
2. Scanner le réseau pour identifier les entraînements connectés.



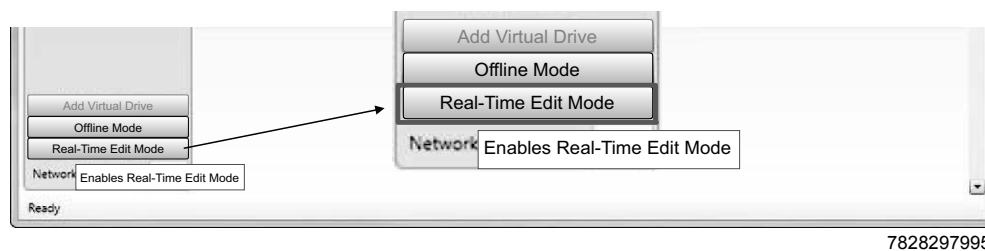
7832409995



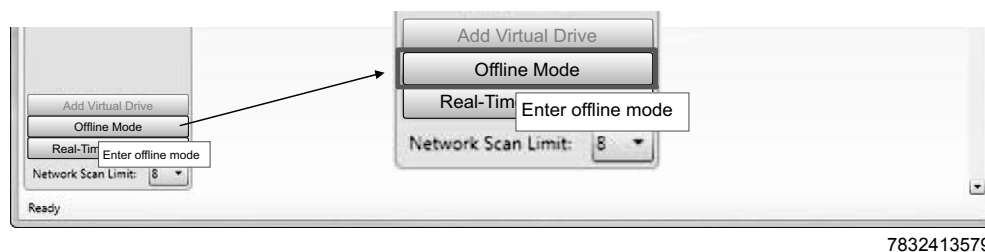
## Mise en service

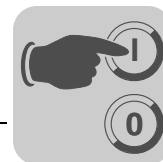
### Paramétrage avec le PC

3. Activer le mode réglage en temps réel en cliquant sur le champ [Mode réglage en temps réel].



4. Sélectionner le groupe de paramètres souhaité.
5. Double-cliquer sur le paramètre souhaité.
6. Entrer la nouvelle valeur de paramètre dans le champ de saisie.
7. Quitter le mode réglage en temps réel en activant le mode Offline par un clic sur l'icône [Passer en mode Offline].





## 6.8 Index des paramètres du convertisseur MOVIFIT® basic

Les tableaux suivants présentent les paramètres importants de l'appareil. La console de paramétrage affiche d'autres paramètres qui n'ont aucune fonctionnalité pour le MOVIFIT® basic.

### 6.8.1 Paramètres standard

Le tableau suivant présente les paramètres standard.

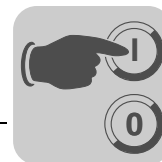
n°	Nom	Plage de valeurs	Standard	Description
P1-01	Limite supérieure de vitesse [Hz] ou [min <sup>-1</sup> ]	P1-02 – P1-09 x 5 (jusqu'à 2000 Hz max.)	50.0 Hz	Régler la limite supérieure de vitesse. L'affichage en [Hz] ou [min <sup>-1</sup> ] dépend du paramètre P1-10.
P1-02	Limite inférieure de vitesse [Hz] ou [min <sup>-1</sup> ]	0 – P1-01	0.0 Hz	Régler la limite inférieure de vitesse. L'affichage en [Hz] ou [min <sup>-1</sup> ] dépend du paramètre P1-10.
P1-03	Rampe d'accélération	0.0 s – 3000 s	5.0 s	Temps d'accélération selon la rampe, de 0 à la fréquence nominale (P1-09)
P1-04	Rampe de décélération	0.0 s – 3000 s	5.0 s	Temps de décélération selon la rampe, de la fréquence nominale (P1-09) à 0 Si P1-04 = "0", on obtient la décélération maximale.
P1-06	Optimisation énergétique (uniquement en mode U/f)	0 : désactivé(e) 1 : activé(e)	0	Si P1-06 = "1", l'appareil réduit la tension moteur appliquée en cas de charges légères.
P1-07	Tension nominale moteur	0.20 – 500 V	400 V	Régler la tension nominale moteur en fonction des indications de la plaque signalétique du moteur. Si P1-07 = "0", la compensation de tension est désactivée.
P1-08	Courant nominal moteur	0.4 – 2.2 A (pour MBF07A..) 0.8 – 4.1 A (pour MBF15A..)	2.2 A 4.1 A	Régler le courant nominal moteur en fonction des indications de la plaque signalétique du moteur [A].
P1-09	Fréquence nominale moteur	25 – 500 Hz	50 Hz	Régler la fréquence nominale moteur en fonction des indications de la plaque signalétique du moteur [Hz].
P1-10	Vitesse nominale moteur	0 – 30000 min <sup>-1</sup>	0	Régler la vitesse nominale de rotation du moteur. Si P1-10 ≠ 0, tous les paramètres se rapportant à la vitesse sont indiqués en min <sup>-1</sup> .
P1-11	Vitesse n1	-P1-01 – +P1-01	50 Hz	L'entraînement tourne avec cette vitesse en fonctionnement par impulsions ou lorsque la vitesse n1 a été sélectionnée par l'automate amont.
P1-12	Mode pilotage de l'entraînement	0 : Signaux binaires ou AS-Interface 1 : Mode manuel (uniq. rotation à droite) 2 : Mode manuel (rotation droite et gauche)	0	Régler le mode de pilotage.
P1-13	Historique défauts	Les quatre derniers défauts sont mémorisés.	Affichage du dernier défaut	Le dernier défaut apparu est affiché en premier. Exception : le défaut de sous-tension n'est affiché qu'une seule fois dans l'historique des défauts.



### 6.8.2 Paramètres avancés

Le tableau suivant présente les paramètres avancés.

N°	Désignation	Plage de valeurs	Standard	Description
P2-02	Vitesse n2	-P1-01 – +P1-01	10 Hz	L'entraînement tourne à la vitesse sélectionnée par l'automate amont.
P2-03	Vitesse n3	-P1-01 – +P1-01	25 Hz	
P2-04	Vitesse n4	-P1-01 – +P1-01	50 Hz	
P2-16	Temps d'arrêt à vitesse zéro	0 – 60 s	0.2 s	Durée pendant laquelle la vitesse "0" est maintenue à la sortie avant le verrouillage de l'entraînement.
P2-19	Mode redémarrage console de paramétrage	0 : Vitesse minimale	0	Choix de la vitesse en cas de redémarrage de l'entraînement
		1 : Dernière vitesse appliquée		
P2-21	Facteur de mise à l'échelle	0.000 – 30.000	0 000	Facteur de mise à l'échelle des variables d'affichage P2-22 Avec P2-21 = "0", la fonction d'affichage est désactivée.
P2-22	Variable d'affichage	1 : Vitesse moteur	1	Choix des variables affichées par l'appareil Cette variable est mise à l'échelle à l'aide du paramètre P2-21.
		2 : Couple moteur		
		3 : Courant moteur		
P2-24	Fréquence de découpage efficace	4 kHz	16 kHz	Fréquence de découpage efficace du module de puissance Une fréquence de découpage plus élevée entraîne une réduction des bruits du moteur, mais provoque également des pertes énergétiques plus importantes au niveau du module de puissance.
		8 kHz		
		16 kHz		
P2-38	Verrouillage paramètres	0 : désactivé(e)	0	Verrouiller/déverrouiller les modifications de paramètres Lorsque le verrouillage est activé, aucun paramètre ne peut être modifié.
		1 : activé(e)		
P2-39	Compteur temps de marche	0 – 99999 heures	Affichage	Nombre total des heures de fonctionnement de l'entraînement
P2-40	Puissance convertisseur	–	Affichage	Affichage de la puissance du MOVIFIT® basic



### 6.8.3 Paramètres de régulation moteur

Le tableau suivant présente les paramètres pour la régulation moteur.

N°	Désignation	Plage de valeurs	Standard	Description
P4-01	Mode de régulation	0 : Régulation de vitesse (vectorielle)	2	Choix du mode de régulation Afin de garantir une puissance moteur optimale, un processus d'autuning (P4-02 doit être réalisé après chaque changement de mode de régulation.
		1 : Réglage non disponible pour MOVIFIT® basic		
		2 : Régulation de vitesse (U/f)		
P4-02	Autotuning paramètres moteur	0 : désactivé(e)	0	En forçant le paramètre P4-02 à "1", le convertisseur lance une mesure statique des paramètres moteur. Avant de lancer le processus d'autotuning, il faut régler les paramètres P1-07, P1-08 et P1-09 en fonction des indications de la plaque signalétique moteur. Le processus d'autotuning est exécuté : <ul style="list-style-type: none"> <li>• lors de la première libération après le fonctionnement avec les paramètres aux valeurs-usine</li> <li>• ou lorsque P1-08 a été modifié.</li> </ul> Pour cela, une libération matérielle n'est pas nécessaire.
		1 : Libération		
P4-05	Facteur de puissance moteur	0.50 – 0.99	Puissance convertisseur	Régler le facteur de puissance $\cos \Phi$ du moteur en fonction des indications de la plaque signalétique moteur. Ce réglage est nécessaire pour tous les modes de régulation vectoriels.



#### 6.8.4 Paramètres de surveillance

Le tableau suivant présente les paramètres de surveillance.

Le groupe de paramètres 0 permet l'affichage des paramètres d'entraînement internes à des fins de surveillance. Ces paramètres ne peuvent pas être modifiés.

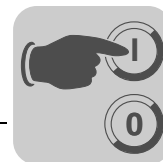
N°	Désignation	Plage d'affichage	Description
P0-03	Consigne de vitesse	-500 % – +500 %	Affichage de la vitesse (100 % = fréquence nominale moteur)
P0-04	Consigne de vitesse	-P1-01 – +P1-01 [Hz] ou [min <sup>-1</sup> ]	Affichage de la vitesse en Hz ou min <sup>-1</sup>
P0-13	Couple de sortie	0 - 200 %	Couple de sortie (100 % = couple nominal moteur)
P0-20	Tension circuit intermédiaire	[V DC]	Tension circuit intermédiaire interne
P0-21	Température convertisseur	[°C]	Température à l'intérieur de l'appareil
P0-25	Vitesse rotor calculée	[Hz] ou [min <sup>-1</sup> ]	Vitesse moteur calculée (valable uniquement dans un mode de régulation vectoriel)
P0-26	Compteur kWh	0.0 - 999.9 kWh	Consommation d'énergie en [kWh]
P0-27	Compteur MWh	0.0 - 60000 MWh	Consommation d'énergie en [MWh]
P0-28	ID logiciel, processeur E/S	p. ex. "1.00", "493F"	Numéro de version et somme de contrôle du processeur E/S dans l'appareil
P0-29	ID logiciel, commande moteur	p. ex. "1.00", "7A5C"	Numéro de version et somme de contrôle de la commande moteur dans l'appareil
P0-30	Numéro de série convertisseur	000000 - 999999 00-000 - 99-999	Numéro de série de l'appareil p. ex. 540102 / 24 / 003



#### REMARQUE

En plus des paramètres décrits, la console de paramétrage ou le menu de paramètres affiche encore d'autres paramètres. Ces paramètres n'ont cependant aucune fonctionnalité pour l'entraînement et ne sont par conséquent pas décrits.





## 6.9 Fonctionnalités du MOVIFIT® basic avec AS-Interface

### 6.9.1 Transmission des données maître AS-Interface → MOVIFIT® basic

Convertisseur  
MOVIFIT® basic

Le tableau suivant présente les quatre bits de donnée que le maître AS-Interface transmet au convertisseur MOVIFIT® basic et les fonctionnalités de l'entraînement.

Bit AS-Interface				Fonction
DO3	DO2	DO1	DO0	Convertisseur MOVIFIT® basic
X	X	0	0	Stop
X	X	0	1	Libération rotation à droite
X	X	1	0	Libération rotation à gauche
X	X	1	1	Stop / Reset
0	0	X	X	Consigne de vitesse = n1
0	1	X	X	Consigne de vitesse = n2
1	0	X	X	Consigne de vitesse = n3
1	1	X	X	Consigne de vitesse = n4

Démarrateur-moteur  
MOVIFIT® basic

Le tableau suivant présente les quatre bits de donnée que le maître AS-Interface transmet au démarrage-moteur MOVIFIT® basic et les fonctionnalités de l'entraînement.

Bit AS-Interface			Fonction	
DO2	DO1	DO0	MOVIFIT® basic Démarrateur 1 moteur, 2 sens	Démarrateur 2 moteurs MOVIFIT® basic
0	0	0	Stop	Stop
0	0	1	Libération rotation à droite	Libération du moteur au raccordement X9
0	1	0	Libération rotation à gauche	Libération du moteur au raccordement X8
0	1	1	Stop	Libération des deux moteurs à X9 + X8
1	X	X	Reset	Reset

### 6.9.2 Transmission des données MOVIFIT® basic → maître AS-Interface

Le tableau suivant montre les quatre bits de donnée, renvoyés par le MOVIFIT® basic vers le maître AS-Interface.

Bit AS-Interface				Signification
DI3	DI2	DI1	DI0	
X	X	X	1 / 0	Signal prêt 0 : l'entraînement MOVIFIT® basic n'est pas prêt à fonctionner. 1 : l'entraînement MOVIFIT® basic est prêt à fonctionner.
X	X	1 / 0	X	Mode manuel 0 : pilotage du MOVIFIT® basic via AS-Interface 1 : pilotage du MOVIFIT® basic via mode manuel
X	1 / 0	X	X	Entrée capteur 2 0 : le signal du capteur 2 = "0" 1 : le signal du capteur 2 = "1"
1 / 0	X	X	X	Entrée capteur 3 0 : le signal du capteur 3 = "0" 1 : le signal du capteur 3 = "1"

X = au choix



## 6.10 Fonctionnalités du MOVIFIT® basic avec pilotage binaire

### 6.10.1 Transmission des données API → MOVIFIT® basic

Convertisseur  
MOVIFIT® basic

Le tableau suivant présente les signaux de commande que l'automate amont (p. ex. API) transmet au convertisseur MOVIFIT® basic et les fonctionnalités de l'entraînement.

Signaux de commande				Fonction
DI3	DI2	DI1	DI0	Convertisseur MOVIFIT® basic
X	X	0	0	Stop
X	X	0	1	Libération rotation à droite
X	X	1	0	Libération rotation à gauche
X	X	1	1	Stop / Reset
0	0	X	X	Consigne de vitesse = n1
0	1	X	X	Consigne de vitesse = n2
1	0	X	X	Consigne de vitesse = n3
1	1	X	X	Consigne de vitesse = n4

Démarreur-moteur  
MOVIFIT® basic

Le tableau suivant présente les signaux de commande que l'automate amont (p. ex. API) transmet au démarreur-moteur MOVIFIT® basic et les fonctionnalités de l'entraînement.

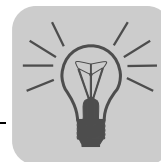
Signaux de commande			Fonction	
DI2	DI1	DI0	Démarreur 1 moteur, 2 sens Démarreur 1 moteur, 2 sens	Démarreur 2 moteurs Démarreur 2 moteurs
0	0	0	Stop	Stop
0	0	1	Libération rotation à droite	Libération du moteur au raccordement X9
0	1	0	Libération rotation à gauche	Libération du moteur au raccordement X8
0	1	1	Stop	Libération des deux moteurs à X9 + X8
1	X	X	Reset	Reset

### 6.10.2 Transmission des données MOVIFIT® basic → API

Le tableau suivant présente les signaux binaires que le MOVIFIT® basic renvoie à l'automate amont (p. ex. API).

Signaux binaires		Signification
DO1	DO0	
X	1 / 0	Signal prêt 0 : l'entraînement MOVIFIT® basic-n'est pas prêt à fonctionner. 1 : l'entraînement MOVIFIT® basic est prêt à fonctionner.
1 / 0	X	Mode manuel 0 : pilotage du MOVIFIT® basic via signaux de commande 1 : pilotage du MOVIFIT® basic via mode manuel

x = au choix

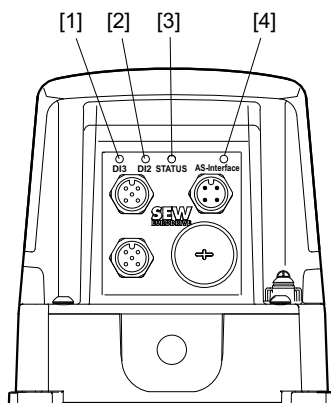


## 7 Exploitation

### 7.1 Affichages durant le fonctionnement MOVIFIT® basic (diodes)

L'illustration suivante montre les diodes du MOVIFIT® basic.

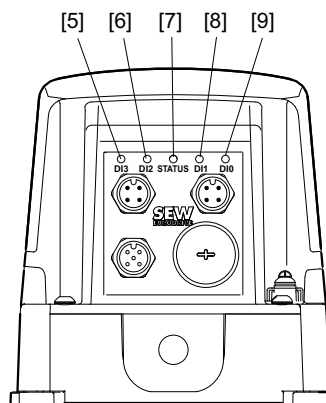
MOVIFIT® basic avec AS-Interface



2816401035

- [1] Diode "DI3"
- [2] Diode "DI2"
- [3] Diode "Status"
- [4] Diode "AS-Interface"

MOVIFIT® basic avec pilotage binaire



2816399115

- [5] Diode "DI3"
- [6] Diode "DI2"
- [7] Diode "Status"
- [8] Diode "DI1"
- [9] Diode "DI0"

#### 7.1.1 Diodes "DI0 – DI3"

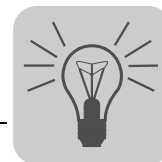
Couleur de la diode	État de la diode	Signification
–	éteint(e)	Signal d'entrée ouvert ou "0" sur l'entrée binaire DI.
jaune	allumé(e)	Signal d'entrée appliqué sur l'entrée binaire DI.

#### 7.1.2 Diode "Status"

Couleur de la diode	État de la diode	Signification
–	éteint(e)	Pas d'alimentation en tension
vert	allumé(e)	L'entraînement MOVIFIT® basic est libéré.
jaune	allumé(e)	L'entraînement MOVIFIT® basic est prêt à fonctionner.
rouge	allumé(e)	Apparition d'un défaut
rouge	clignote	Défaut interne de l'appareil
rouge / jaune		
rouge / vert		
vert / jaune		

**7.1.3 Diode "AS-Interface"**

Couleur de la diode	État de la diode	Signification
–	éteint(e)	Alimentation 24 V manquante au niveau du raccordement AS-Interface
vert	allumé(e)	Fonctionnement normal Alimentation 24 V présente au niveau du raccordement AS-Interface Communication établie
rouge	allumé(e)	Communication perturbée ou adresse de l'esclave réglée sur 0
rouge / vert	clignote	Communication perturbée



## 7.2 Description de la console de paramétrage MB-LC

### 7.2.1 Fonction

La console de paramétrage MB-LC permet de piloter en mode manuel des modules MOVIFIT® basic (convertisseur et démarreur-moteur). La console donne en plus la possibilité d'afficher des informations importantes sur l'état de l'entraînement.

### 7.2.2 Équipements






- Afficheur illuminé
- Clavier à cinq touches
- Câble de raccordement

### 7.2.3 Fonction des touches

L'illustration suivante montre la fonction des touches de la console MB-LC.



4839204747

- Touche  Activer / désactiver le **mode manuel** avec la console de paramétrage MB-LC.
- Touche  Forcer à 1 / forcer à 0 le **bit DO0** de l'entraînement MOVIFIT® basic.
- Touche  Forcer à 1 / forcer à 0 le **bit DO1** de l'entraînement MOVIFIT® basic.
- Touche  Forcer à 1 / forcer à 0 le **bit DO2** de l'entraînement MOVIFIT® basic.
- Touche  Forcer à 1 / forcer à 0 le **bit DO3** de l'entraînement MOVIFIT® basic.



### REMARQUE

La description des fonctions exécutées par l'entraînement à l'aide du bit de commande figure au chapitre "Mode manuel MOVIFIT® basic" (voir page 59).



### 7.3 Affichages durant le fonctionnement de la console de paramétrage MB-LC

La console de paramétrage MB-LC fournit les affichages suivants durant le fonctionnement.

**SCAN**

La console de paramétrage MB-LC effectue l'initialisation.

**StoP**

Le MOVIFIT® basic est prêt pour le fonctionnement normal.

Le module de puissance du MOVIFIT® basic est déconnecté.

Ce message apparaît lorsque l'entraînement est arrêté et qu'il n'y a pas de défaut.

**run.**

L'entraînement MOVIFIT® basic est libéré par la commande amont (l'entraînement tourne).

**Lt-C**

L'entraînement MOVIFIT® basic se trouve en mode de contrôle LT (paramètre *P1-12* ≠ "0", uniquement avec les convertisseurs MOVIFIT® basic).

Le pilotage de l'entraînement n'est désormais possible qu'avec la console de paramétrage LT-BG ou avec le logiciel LT Shell.


**bUSY**

L'entraînement MOVIFIT® basic est verrouillé pour le pilotage avec la console de paramétrage MB-LC.

**Causes :**

- L'entraînement MOVIFIT® basic est libéré par la commande amont (l'entraînement tourne).
- Le paramètre *P1-12* ≠ "0".

**L-0000**

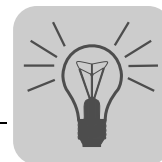
Le mode manuel a été activé avec la touche .

La console de paramétrage MB-LC pilote l'entraînement MOVIFIT® basic à l'aide des bits de commande DO3 – DO0.

Les chiffres indiquent l'état ("0" ou "1") des bits de commande actuels (DO3 à gauche, DO0 à droite).

**triP**

Apparition d'un défaut




## 7.4 Mode manuel avec la console de paramétrage MB-LC



### 7.4.1 Activer le mode manuel

Le mode manuel ne peut être activé que si

- l'entraînement n'est pas libéré par la commande amont.
- le paramètre  $P1-12 = "0"$ .

Pour activer le mode manuel, appuyer sur la touche  pendant au moins 2,5 s. L'afficheur indique ensuite "L-0000".

### 7.4.2 Mode manuel MOVIFIT® basic

En mode manuel, piloter l'entraînement en forçant les bits de commande DO3 – DO0 à 1/ à 0 avec les touches  – .

L'afficheur indique l'état actuel des bits de commande DO3 – DO0.

Convertisseur  
MOVIFIT® basic

Le tableau suivant montre les bits de commande et les fonctions de l'entraînement :

Bit de commande				Fonction
DO3	DO2	DO1	DO0	Convertisseur MOVIFIT® basic
X	X	0	0	Stop
X	X	0	1	Libération rotation à droite
X	X	1	0	Libération rotation à gauche
X	X	1	1	Stop / Reset
0	0	X	X	Consigne de vitesse = n1
0	1	X	X	Consigne de vitesse = n2
1	0	X	X	Consigne de vitesse = n3
1	1	X	X	Consigne de vitesse = n4

Démarrateur-moteur  
MOVIFIT® basic

Le tableau suivant montre les bits de commande et les fonctions de l'entraînement :


Bit de commande			Fonction	
DO2	DO1	DO0	MOVIFIT® basic- Démarrateur 1 moteur, 2 sens	Démarrateur 2 moteurs MOVIFIT® basic
0	0	0	Stop	Stop
0	0	1	Libération rotation à droite	Libération du moteur au raccord X9
0	1	0	Libération rotation à gauche	Libération du moteur au raccord X8
0	1	1	Stop	Libération des deux moteurs à X9 + X8
1	X	X	Reset	Reset

**7.4.3 Désactiver le mode manuel****⚠ AVERTISSEMENT !**

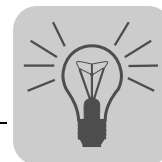
Risque d'écrasement dû à un redémarrage imprévu de l'entraînement. Lors de la désactivation, les signaux de la commande amont sont actifs immédiatement. L'entraînement tourne à la vitesse (avec l'état) fixée par la commande amont.

Blessures graves ou mortelles

- Au moment de la désactivation, respecter une distance de sécurité suffisante avec tous les éléments entraînés par le moteur
  - ou, avant la désactivation, forcer les signaux de la commande amont afin que l'entraînement ne soit pas libéré.
- 

Désactiver le mode manuel en appuyant sur la touche .





## 7.5 Affichages durant le fonctionnement de la console de paramétrage LT-BG

La console de paramétrage LT-BG fournit les affichages durant le fonctionnement suivants.

<b>SCAN..</b>	La console de paramétrage scanne la liaison avec le MOVIFIT® basic.
<b>Err-SC</b>	Défaut de communication entre la console et le MOVIFIT® basic
<b>LOAD..</b>	La console charge les données de configuration depuis le MOVIFIT® basic.
<b>P-deF</b>	Les paramètres par défaut (réglages-usine) sont chargés.
<b>StoP</b>	Le module de puissance du MOVIFIT® basic est déconnecté. Ce message apparaît lorsque l'entraînement est arrêté et qu'il n'y a pas de défaut. Le MOVIFIT® basic est prêt pour le fonctionnement normal.
<b>P 1 - 0 3</b>	Affichage du paramètre sélectionné (mode paramètres)
<b>5.0</b>	Affichage de la valeur de paramètre sélectionnée (mode réglage)
<b>H 50.0</b>	Affichage de la fréquence moteur actuelle en [Hz]
<b>C 50.0</b>	Affichage des variables d'affichage P2-22
<b>A 1.2</b>	Affichage du courant de sortie actuel du MOVIFIT® basic en [A]
<b>P 0.75</b>	Affichage de la puissance moteur actuelle en [kW]
<b>.....</b> Points clignotants	Le courant de sortie actuel du MOVIFIT® basic dépasse le courant nominal moteur (paramètre P1-08).
<b>Auto-t</b>	Le processus d'autotuning est en cours. Pour cela, les paramètres moteurs sont mesurés et configurés. Pour lancer le processus d'autotuning, une libération n'est pas nécessaire.



## 7.6 Mode manuel avec la console de paramétrage LT-BG

(uniquement pour convertisseur MOVIFIT® basic)












### 7.6.1 Activer le mode manuel (paramètre P1-12)

Pour activer le mode manuel, procéder de la manière suivante.

1. Régler le paramètre P1-12
  - sur "1" => uniquement rotation à droite
  - ou sur "2" => rotation à droite et à gauche
2. Libérer l'entraînement au niveau de la commande amont.
  - Avec un MOVIFIT® basic avec pilotage binaire : DI0 et DI1 = "0" !
  - Avec un MOVIFIT® basic avec AS-Interface : DO0 et DO1 = "0" !

### 7.6.2 Mode manuel du convertisseur MOVIFIT® basic

En mode manuel, il est possible d'exécuter les fonctionnalités suivantes du convertisseur MOVIFIT® basic.

Libérer l'entraînement.	La touche  permet de libérer l'entraînement. Dès que la consigne de vitesse ≠ "0", l'entraînement démarre.
Modifier la consigne de vitesse	Les touches  et  permettent de régler la consigne de vitesse souhaitée. L'entraînement suit la consigne de vitesse réglée.
Inverser sens de rotation	La touche  permet d'inverser le sens de rotation. Condition préalable : P1-12 = "2" (libération rotation à droite et à gauche)
Arrêter l'entraînement.	La touche  permet de stopper l'entraînement. L'entraînement ralentit selon la rampe de décélération (P1-04) jusqu'à l'arrêt.
Démarrer l'entraînement (avec la consigne de vitesse)	À l'arrêt, presser la touche  , puis presser les touches  et  pour régler la consigne de vitesse souhaitée. Valider la valeur réglée par la touche  . Démarrer ensuite l'entraînement en appuyant sur la touche  . L'entraînement ralentit selon la rampe de décélération (P1-03) jusqu'à atteindre la vitesse cible.
Acquitter un défaut	Si un défaut se produit en mode manuel, le message de défaut correspondant apparaît. Éliminer la cause du défaut. Acquitter le défaut avec la touche  . Après le reset du défaut, le mode manuel reste activé.



### 7.6.3 Désactiver le mode manuel



#### **⚠ AVERTISSEMENT !**

Risque d'écrasement dû à un redémarrage imprévu de l'entraînement. Lors de la désactivation, les signaux de l'automate amont sont actifs immédiatement. L'entraînement tourne à la vitesse fixée par l'automate amont.

Blessures graves ou mortelles

- Au moment de la désactivation, respecter une distance de sécurité suffisante avec tous les éléments entraînés par le moteur
- ou, avant la désactivation, forcer les signaux de l'automate amont afin que l'entraînement ne soit pas libéré.

Désactiver le mode manuel en réglant le paramètre *P1-12* sur "0".



#### **REMARQUE**

Lorsque le paramètre *P1-12* = "0", le convertisseur débloque le frein pendant une courte durée.



## 8 Service après-vente

### 8.1 Diagnostic avec la console de paramétrage LT-BG

Le tableau suivant offre une aide à la recherche de défauts.

Défaut	Cause	Remède
Défaut surcharge ou surintensité avec moteur sans charge pendant la phase d'accélération		<ul style="list-style-type: none"> <li>Vérifier le raccordement des bornes en étoile/triangle dans le moteur. Les tensions nominales de service du moteur et du MOVIFIT® doivent être identiques. Le branchement en triangle correspond à la tension la plus basse d'un moteur à double tension.</li> </ul>
Surcharge ou surintensité	L'axe moteur est bloqué.	<ul style="list-style-type: none"> <li>Vérifier que le rotor du moteur n'est pas bloqué.</li> <li>S'assurer que le frein mécanique est débloqué (si présent).</li> </ul>
L'affichage reste sur "StoP". L'entraînement n'est pas libéré.		<ul style="list-style-type: none"> <li>Vérifier que le signal de libération de la commande amont est bien disponible.</li> <li>Veiller au raccordement correct des connecteurs M12.</li> <li>Vérifier le réglage du paramètre <i>P1-12</i> sur pilotage par bornes / mode manuel.</li> <li>Si le mode manuel est activé, presser la touche &lt;Start&gt;. La tension réseau doit correspondre aux prescriptions.</li> </ul>
L'entraînement ne démarre pas dans un environnement très froid.	Température ambiante inférieure à -10 °C	<ul style="list-style-type: none"> <li>S'assurer que la température ambiante soit maintenue à plus de -10 °C par la mise en place d'une source de chaleur adaptée.</li> </ul>
L'entraînement ne fonctionne pas correctement en mode vectoriel.		<ul style="list-style-type: none"> <li>Avant le processus d'autotuning, régler les paramètres <i>P1-07</i>, <i>P1-08</i> et <i>P1-09</i> conformément aux indications de la plaque signalétique moteur.</li> <li>Lancer le processus d'autotuning en forçant le paramètre <i>P4-02</i> à "1".</li> </ul>



## 8.2 Affichage des états et des défauts

### 8.2.1 Signification de la diode d'état "Status"

Le tableau suivant indique la signification de la diode d'état "Status" en cas de défauts.

Couleur de la diode	État de la diode	Signification	Solution
rouge	allumé(e)	Apparition d'un défaut inconnu	Lire le code défaut au moyen de la console LT-BG ou du logiciel LT Shell. Éliminer le défaut conformément au chapitre "Liste des défauts du MOVIFIT® basic".
rouge	clignote	Défaut interne de l'appareil	Contacter le service après-vente SEW.
rouge / jaune			
rouge / vert			
vert / jaune			

### 8.2.2 Liste des défauts du MOVIFIT® basic

La console de paramétrage LT-BG affiche les défauts apparus sur l'entraînement MOVIFIT® basic. Il est en outre possible de lire sur le PC les quatre derniers défauts dans le paramètre *P1-13 Historique des défauts*.

Code défaut	Défaut	Solution
<b>O-I</b>	Surintensité en sortie de convertisseur, vers le moteur	<ul style="list-style-type: none"> <li>Vérifier l'absence de court-circuit phase ou de court-circuit à la terre au niveau du moteur et des câbles de liaison.</li> <li>Vérifier l'absence de blocage, d'objet bloqué ou de chocs au niveau de la charge.</li> <li>S'assurer que les paramètres <i>P1-07</i>, <i>P1-08</i>, <i>P1-09</i> sont renseignés correctement selon la plaque signalétique moteur.</li> <li>En cas de régulation vectorielle (<i>P4-01</i> = "0" ou "1") : vérifier le facteur de puissance du moteur dans <i>P4-05</i>.</li> <li>S'assurer que le processus d'autotuning pour le moteur raccordé a été effectué correctement.</li> <li>Augmenter la durée de rampe sous <i>P1-03</i>.</li> </ul>
<b>hO-I</b>	Surcharge moteur	
	Température trop élevée du radiateur du convertisseur	
<b>I_t-trP</b>	Le défaut de surcharge convertisseur apparaît lorsque le convertisseur délivre > 100 % du courant nominal moteur (défini sous <i>P1-08</i> ) pendant une certaine période. L'affichage clignote pour signaler la surcharge.	<ul style="list-style-type: none"> <li>Augmenter la rampe d'accélération ou réduire la charge du moteur.</li> <li>S'assurer que la longueur de câble est conforme aux prescriptions.</li> <li>S'assurer que les paramètres <i>P1-07</i>, <i>P1-08</i>, <i>P1-09</i> sont renseignés correctement selon la plaque signalétique moteur.</li> <li>En cas de régulation vectorielle (<i>P4-01</i> = "0" ou "1"), vérifier le facteur de puissance du moteur dans <i>P4-05</i>.</li> <li>S'assurer que le processus d'autotuning pour le moteur raccordé a été effectué correctement.</li> <li>Vérifier la charge d'un point de vue mécanique. S'assurer que la charge se déplace librement et qu'aucun blocage ou autre défaut mécanique n'entrave son mouvement.</li> </ul>
<b>PS-trP</b>	Défaut interne de l'étage de puissance	<p>Défaut à la libération du convertisseur :</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>rechercher un défaut de câblage ou un court-circuit.</li> <li>rechercher un court-circuit phase ou un court-circuit à la terre.</li> </ul> <p>Défaut pendant le fonctionnement :</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>rechercher une surcharge soudaine ou une surtempérature.</li> <li>Le cas échéant, prévoir un espacement ou un refroidissement complémentaire.</li> </ul>



Code défaut	Défaut	Solution
<b>O_Uo It</b>	Sur tension circuit intermédiaire	<ul style="list-style-type: none"> <li>Vérifier si la tension d'alimentation est trop élevée.</li> <li>Si le convertisseur se met en défaut lors de la phase de décélération, augmenter la rampe de décélération sous <i>P1-04</i>.</li> </ul>
<b>U_Uo It</b>	Sous-tension circuit intermédiaire	<p>Apparaît de manière routinière lors de la mise hors tension du convertisseur.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Vérifier la tension réseau, s'il apparaît durant le fonctionnement du convertisseur.</li> </ul>
<b>O-t</b>	Surtempérature du radiateur	<ul style="list-style-type: none"> <li>Vérifier le refroidissement du convertisseur.</li> <li>Le cas échéant, prévoir un espacement ou un refroidissement complémentaire.</li> </ul>
<b>U-t</b>	Sous-température	<p>Apparaît en cas de température ambiante inférieure à -10 °C.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Augmenter la température ambiante à plus de -10 °C afin de commuter le convertisseur.</li> </ul>
<b>th-Flt</b>	Capteur thermique du radiateur défectueux	<ul style="list-style-type: none"> <li>Contacter le service après-vente SEW.</li> </ul>
<b>P-LOSS</b>	Défaut coupure d'une phase d'entrée	Une phase d'entrée du convertisseur prévu pour réseau triphasé est coupée.
<b>Ph-Ib</b>	Asymétrie phases	<p>La tension d'entrée de réseau est sujette à une asymétrie supérieure à 3 % durant plus de 30 secondes.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Vérifier la tension d'entrée et les fusibles.</li> </ul>
<b>dAtA-F</b>	Défaut mémoire interne	<ul style="list-style-type: none"> <li>Paramètres non sauvegardés</li> <li>Réglages-usine chargés</li> <li>Refaire une tentative.</li> <li>En cas de répétition du problème, contacter le service après-vente SEW.</li> </ul>
<b>At-FO1</b>	Défaut autotuning	<p>La résistance de stator mesurée du moteur varie entre les phases.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>S'assurer que le moteur est raccordé correctement et qu'il n'est pas en défaut.</li> <li>Vérifier si la résistance et la symétrie du bobinage sont correctes.</li> </ul>
<b>At-F02</b>		<p>La résistance mesurée du stator moteur est trop élevée.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>S'assurer que le moteur est raccordé correctement.</li> <li>Vérifier la compatibilité de la puissance du moteur avec celle du convertisseur raccordé.</li> </ul>
<b>At-F03</b>		<p>L'inductance mesurée au moteur est trop basse.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>S'assurer que le moteur est raccordé correctement et qu'il n'est pas en défaut.</li> </ul>
<b>At-F04</b>		<p>L'inductance mesurée au moteur est trop élevée.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>S'assurer que le moteur est raccordé correctement et qu'il n'est pas en défaut.</li> <li>Vérifier la compatibilité de la puissance du moteur avec celle du convertisseur raccordé.</li> </ul>
<b>At-F05</b>		<p>Les paramètres moteur mesurés ne sont pas cohérents.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>S'assurer que le moteur est raccordé correctement.</li> <li>Vérifier la compatibilité de la puissance du moteur avec celle du convertisseur raccordé.</li> </ul>



### 8.3 Contrôle et entretien

Le module MOVIFIT® basic est un appareil sans entretien. SEW ne préconise pas de travaux de contrôle et d'entretien pour le MOVIFIT® basic.

Exception : en cas de stockage longue durée, tenir compte des remarques du chapitre "Service" / "Stockage longue durée".

### 8.4 Mise hors service

Pour mettre l'entraînement hors service, mettre le MOVIFIT® basic hors tension à l'aide de mesures appropriées.



#### **⚠ Avertissement !**

Electrocution due à des condensateurs déchargés partiellement

Blessures graves ou mortelles

- Après coupure de l'alimentation, attendre au moins 10 minutes avant de remettre sous tension.



## 8.5 Stockage

Tenir compte des consignes suivantes pour l'arrêt ou le stockage du MOVIFIT® basic.

- Si le MOVIFIT® basic doit être arrêté ou mis sur stock pendant une période prolongée, obturer les presse-étoupes ouverts et enfiler les bouchons de protection sur les raccords.
- S'assurer que l'appareil n'est soumis à aucun choc mécanique durant le stockage.

Tenir compte des remarques concernant la température de stockage du paragraphe "Caractéristiques techniques".

## 8.6 Stockage longue durée

Les MOVIFIT® basic contiennent des condensateurs qui sont sujets au vieillissement lorsque l'appareil reste hors tension.

La capacité et l'impédance des condensateurs internes des MOVIFIT® basic ne changent quasiment pas en cas de stockage prolongé. Le courant de dérivation des condensateurs augmente par contre doucement.

En cas de stockage longue durée, mettre l'appareil sous tension tous les deux ans pendant cinq minutes minimum ; en cas de non-respect de cette consigne, la durée de vie de l'appareil pourrait être réduite.

### 8.6.1 Procédure en cas de non-respect des préconisations de maintenance

En cas de non-respect de ces préconisations, SEW recommande de faire fonctionner l'appareil pendant 1 heure à température ambiante avec la tension réseau admissible. Lancer le moteur raccordé tourner en continu pendant ce laps de temps. Après cette régénération, l'appareil peut soit être mis en service immédiatement, soit le stockage longue durée être poursuivi en respectant les préconisations de maintenance.

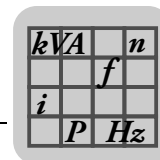
## 8.7 Recyclage

**Ces appareils sont composés de :**

- aluminium
- plastique
- composants électroniques

**Ces éléments devront être traités selon les prescriptions en vigueur en matière de traitement des déchets.**





## 9 Caractéristiques techniques

### 9.1 Marquage CE, homologation UL et C-Tick

#### 9.1.1 Marquage CE

- Directive Basse Tension

Les modules MOVIFIT<sup>®</sup> basic satisfont aux exigences de la directive Basse Tension 2006/95/CE.

- Compatibilité électromagnétique (CEM)

Les MOVIFIT<sup>®</sup> basic sont des composants destinés au montage dans des machines ou des installations. Ils satisfont aux exigences de la norme CEM EN 61800-3 "Entraînements électriques à vitesse variable". Le respect des instructions d'installation est l'une des conditions indispensables pour le marquage CE de la machine ou de l'installation complète conformément à la directive de compatibilité électromagnétique 2004/108/CE. Des informations détaillées pour une installation conforme à la directive CEM sont données dans la documentation Les systèmes d'entraînement et la compatibilité électromagnétique de SEW.



Le marquage CE sur la plaque signalétique atteste de la conformité avec la directive Basse Tension 2006/95/CE et la directive CEM 2004/108/CE.

#### 9.1.2 Homologation UL (en préparation)



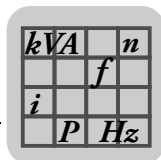
Les agréments UL et cUL sont en cours d'obtention pour les appareils de la gamme MOVIFIT<sup>®</sup> basic.

#### 9.1.3 Homologation C-Tick (en préparation)

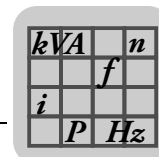


L'agrément C-Tick est en cours d'obtention pour les appareils de la gamme MOVIFIT<sup>®</sup> basic.

L'homologation C-Tick atteste de la conformité avec l'ACA (Australian Communications Authority).

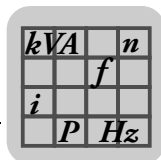

**9.2 MOVIFIT® basic avec AS-Interface**

Type de MOVIFIT® basic		MBF07A-K1-A1	MBF15A-K1-A1	MBS4DA-K1-A1	MBS4RA-K1-A1
Référence		1 825 245 1	1 825 248 6	1 825 252 4	1 825 250 8
		Convertisseur de fréquence		Démarrreur 2 moteurs	Démarrreur 1 moteur, 2 sens
Puissance apparente de sortie pour $U_{rés} = AC\ 380 - 480\ V$	$S_N$	1.8 kVA	2.8 kVA	6.9 kVA	6.9 kVA
Tensions de raccordement Plage admissible	$U_{rés}$	AC 3 x 380 V –10 % – AC 480 V +10 %			
Fréquence réseau	$f_{rés}$	50 – 60 Hz ±10 %			
Courant nominal réseau (pour $U_{rés} = AC\ 400\ V$ )	$I_{rés}$	AC 2.9 A	AC 5.4 A	AC 10 A	AC 10 A
Tension de sortie	$U_A$	0 – $U_{rés}$ Sortie non protégée contre les courts-circuits		$U_{rés}$ Sortie non protégée contre les courts-circuits	
Fréquence de sortie Résolution Point de fonctionnement	$f_A$	2 – 120 Hz 0.01 Hz 400 V à 50 Hz		$f_{rés}$ – –	
Courant nominal de sortie	$I_N$	AC 2.2 A	AC 4.1 A	AC 2 x 5.0 A	AC 10.0 A
Puissance moteur S1	$P_{mot}$	<b>0.75 kW</b> 1.0 HP	<b>1.5 kW</b> 2.0 HP	<b>2 x 2.2 kW</b> 2 x 3.0 HP	<b>4.0 kW</b> 5.4 HP
Fréquence de découpage		4 (réglage-usine) / 8 / 16 kHz		–	
Limitation de courant (sortie non protégée contre les courts-circuits)	$I_{max}$	En moteur : 150 %, 60 s En générateur : 150 %, 2 s		aucun(e)	
Longueur maximale du câble moteur		3 m non blindée 10 m blindée		10 m non blindée	
Susceptibilité		Satisfait à EN 61800-3			
Émissivité		Satisfait à la catégorie C3 selon EN 61800-3			
Température ambiante	$\vartheta_{amb}$	-10 – +40 °C Réduction $P_N$ : 3 % $I_N$ par K jusqu'à 60 °C max.			
Classe de température		EN 60721-3-3, classe 3K3			
Température de stockage <sup>1)</sup>		-30 – +85 °C (EN 60721-3-3, classe 3K3)			
Niveau admissible maximal de vibrations et chocs		Selon EN 50178			
Indice de protection		IP54 (boîtier MOVIFIT® basic fermé et tous les raccordements de connecteurs obturés)			
Mode de fonctionnement		S1 (EN 60149-1-1 et 1-3)			
Mode de refroidissement (DIN 41751)		Autoventilation			
Altitude d'utilisation		h ≤ 1000 m : pas de réduction h > 1000 m : réduction $I_N$ de 1 % par 100 m h > 2000 m : réduction $U_{rés}$ de AC 6 V par 100 m Classe de surtension 2 selon DIN 0110-1 $h_{max} = 4000\ m$ Voir aussi le chapitre "Altitudes d'utilisation supérieures à 1000 m au-dessus du niveau de la mer" dans la notice d'exploitation			
Mesures de protection indispensables		Mise à la terre de l'appareil			
Masse		3.3 kg		3.0 kg	2.7 kg
Cotes	L x H x P	voir le chapitre "Feuilles de cotes" dans la notice d'exploitation			

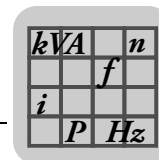


Type de MOVIFIT® basic	MBF07A-K1-A1	MBF15A-K1-A1	MBS4DA-K1-A1	MBS4RA-K1-A1
Référence	1 825 245 1	1 825 248 6	1 825 252 4	1 825 250 8
	Convertisseur de fréquence		Démarrreur 2 moteurs	Démarrreur 1 moteur, 2 sens
Redresseur de frein	Redresseur de frein BG pour moteurs-frein SEW Tension de frein = tension de raccordement U <sub>rés</sub>			
Entrée de commande (X21)	Raccordement de la liaison de données AS-Interface via connectique M12			
Pilotage du moteur	DO0 – DO3, voir le chapitre "Fonctionnalités du MOVIFIT® basic avec AS-Interface"			
Fonctions de signalisation	DI0 – DI3, voir le chapitre "Fonctionnalités du MOVIFIT® basic avec AS-Interface"			
Raccordements capteur (X22, X23)	Entrée binaire DI2 capteur 2 Entrée binaire DI3 capteur 3			
Entrées capteurs	Compatibles automate (EN 61131-2), temps de réaction ≤ 8 ms R <sub>i</sub> env. 3.0 kΩ I <sub>E</sub> env. 10 mA			
Niveau de signal	+15 – +30 V -3 – +5 V	"1" "0"		
Longueur maximale des liaisons vers les capteurs	15 m			
AS-Interface				
Variante de protocole	Esclave binaire AS-Interface à profil S-7.F "Four Bit I/O-Mode Slave"		Esclave binaire AS-Interface à profil S-7.A.E "4 I/3O-AB-Slave"	
Protocole AS-Interface	S-7.F		S-7.A.E	
Configuration E/S	7 <sub>hex</sub>		7 <sub>hex</sub>	
Code d'identification (ID)	F <sub>hex</sub>		A <sub>hex</sub>	
Code d'identification ext. 2	E <sub>hex</sub>		E <sub>hex</sub>	
Code d'identification ext. 1	F <sub>hex</sub>		7 <sub>hex</sub>	
Adresse	1 – 31 Réglage-usine = 0 modifiable aussi souvent que souhaité		1A – 31A, 1B – 31B (esclave AB) Réglage-usine = 0 modifiable aussi souvent que souhaité	
Alimentation de l'électronique	I <sub>E AS-Interface</sub> ≤ 40 mA (valeur typique 25 mA pour 30 V)			

- 1) En cas de stockage longue durée, mettre l'appareil sous tension tous les deux ans pendant cinq minutes minimum ; en cas de non-respect de cette consigne, la durée de vie de l'appareil pourrait être réduite.

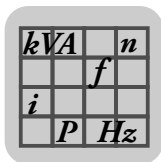

**9.3 MOVIFIT® basic avec pilotage binaire**

Type de MOVIFIT® basic		MBF07A-B1-A1	MBF15A-B1-A1	MBS4DA-B1-A1	MBS4RA-B1-A1
Référence		1 825 247 8	1 825 249 4	1 825 253 2	1 825 251 6
		Convertisseur de fréquence		Démarrreur 2 moteurs	Démarrreur 1 moteur, 2 sens
Puissance apparente de sortie pour $U_{rés} = AC\ 380 - 480\ V$	$S_N$	1.8 kVA	2.8 kVA	6.9 kVA	6.9 kVA
Tensions de raccordement Plage admissible	$U_{rés}$	AC 3 x 380 V –10 % – AC 480 V +10 %			
Fréquence réseau	$f_{rés}$	50 – 60 Hz ±10 %			
Courant nominal réseau (pour $U_{rés} = AC\ 400\ V$ )	$I_{rés}$	AC 2.9 A	AC 5.4 A	AC 10 A	AC 10 A
Tension de sortie	$U_A$	0 – $U_{rés}$ Sortie non protégée contre les courts-circuits		$U_{rés}$ Sortie non protégée contre les courts-circuits	
Fréquence de sortie Résolution Point de fonctionnement	$f_A$	2 – 120 Hz 0.01 Hz 400 V à 50 Hz		$f_{rés}$ – –	
Courant nominal de sortie	$I_N$	AC 2.2 A	AC 4.1 A	AC 2 x 5.0 A	AC 10.0 A
Puissance moteur S1	$P_{mot}$	<b>0.75 kW</b> 1.0 HP	<b>1.5 kW</b> 2.0 HP	<b>2 x 2.2 kW</b> 2 x 3.0 HP	<b>4.0 kW</b> 5.4 HP
Fréquence de découpage		4 (réglage-usine) / 8 / 16 kHz		–	
Limitation de courant (sortie non protégée contre les courts-circuits)	$I_{max}$	En moteur : 150 %, 60 s En générateur : 150 %, 2 s		aucun(e)	
Longueur maximale du câble moteur		3 m non blindée 10 m blindée		10 m non blindée	
Susceptibilité		Satisfait à EN 61800-3			
Émissivité		Satisfait à la catégorie C3 selon EN 61800-3			
Température ambiante	$\vartheta_{amb}$	-10 – +40 °C Réduction $P_N$ : 3 % $I_N$ par K jusqu'à 60 °C max.			
Classe de température		EN 60721-3-3, classe 3K3			
Température de stockage <sup>1)</sup>		-30 – +85 °C (EN 60721-3-3, classe 3K3)			
Niveau admissible maximal de vibrations et chocs		Selon EN 50178			
Indice de protection		IP54 (boîtier MOVIFIT® basic fermé et tous les raccordements de connecteurs obturés)			
Mode de fonctionnement		S1 (EN 60149-1-1 et 1-3)			
Mode de refroidissement (DIN 41751)		Autoventilation			
Altitude d'utilisation		h ≤ 1000 m : pas de réduction h > 1000 m : réduction $I_N$ de 1 % par 100 m h > 2000 m : réduction $U_{rés}$ de AC 6 V par 100 m Classe de surtension 2 selon DIN 0110-1 $h_{max} = 4000\ m$ Voir aussi le chapitre "Altitudes d'utilisation supérieures à 1000 m au-dessus du niveau de la mer" dans la notice d'exploitation			
Masse		3.3 kg		3.0 kg	2.7 kg
Cotes	L x H x P	voir le chapitre "Feuilles de cotes" dans la notice d'exploitation			
Mesures de protection indispensables		Mise à la terre de l'appareil			



Type de MOVIFIT® basic	MBF07A-B1-A1	MBF15A-B1-A1	MBS4DA-B1-A1	MBS4RA-B1-A1
Référence	<b>1 825 247 8</b>	<b>1 825 249 4</b>	<b>1 825 253 2</b>	<b>1 825 251 6</b>
	<b>Convertisseur de fréquence</b>		<b>Démarrreur 2 moteurs</b>	<b>Démarrreur 1 moteur, 2 sens</b>
<b>Redresseur de frein</b>	Redresseur de frein BG pour moteurs-frein SEW Tension de frein = tension de raccordement $U_{rés}$			
<b>4 entrées binaires (X11, X12)</b>	Hors potentiel par optocoupleurs, compatibles automate (EN 61131-2) $R_i \approx 3.0 \text{ k}\Omega$ , $I_E \approx 10 \text{ mA}$ , temps de scrutation $\leq 8 \text{ ms}$			
Niveau de signal	+13 – +30 V = "1", contact fermé -3 – +5 V = "0" = contact ouvert			
Fonctions de pilotage	DI0 – DI3, voir le chapitre "Fonctionnalités du MOVIFIT® basic avec pilotage binaire"			
<b>2 sorties binaires (X13)</b>	Compatibles automate selon EN 61131-2			
Niveau de signal	+15 V – +30 V "1" -3 V – +5 V "0"			
Courant nominal	20 mA max. par sortie / <b>non protégées contre les courts-circuits durables</b>			
Fonctions de signalisation	DO0 – DO1, voir le chapitre "Fonctionnalités du MOVIFIT® basic avec pilotage binaire"			
<b>Sortie DC 24 V (X13)</b>	Protégée contre tension externe et court-circuit DC 24 V $\pm 25 \%$ 100 mA max. moins la charge de courant au niveau des sorties binaires DO0+DO1			

- 1) En cas de stockage longue durée, mettre l'appareil sous tension tous les deux ans pendant cinq minutes minimum ; en cas de non-respect de cette consigne, la durée de vie de l'appareil pourrait être réduite.



### 9.4 Accessoires

#### 9.4.1 Console de paramétrage

LT-BG



Type	LT-BG-00
Référence	1 820 864 9
Fonction	Console de paramétrage
Raccordement	Par câble de raccordement de 3 m de long et connecteurs RJ11 pour raccordement sur interface de diagnostic X50
Indice de protection	IP54 (EN 60529) pour montage sur la porte de l'armoire de commande IP20 (EN 60529) non monté
Température ambiante	0 – +50 °C
Température de stockage	0 – +60 °C

MB-LC



Type	MB-LC-00
Référence	2 820 126 4
Fonction	Console de paramétrage
Raccordement	Par câble de raccordement de 1 m de long et connecteurs RJ11 pour raccordement sur interface de diagnostic X50
Indice de protection	IP54 (EN 60529) pour montage sur la porte de l'armoire de commande IP20 (EN 60529) non monté
Température ambiante	0 – +50 °C
Température de stockage	0 – +60 °C

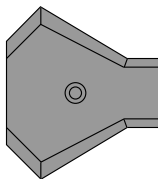
#### 9.4.2 Accessoires pour le raccordement du PC

USB11A

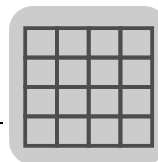


Type	USB11A
Référence	0 824 831 1
Fonction	Convertisseur USB – RS485
Éléments fournis	<ul style="list-style-type: none"> <li>– Convertisseur USB11A</li> <li>– Câble USB</li> <li>– Câble avec connecteurs RJ10 – RJ10</li> </ul>

OP LT 003 C

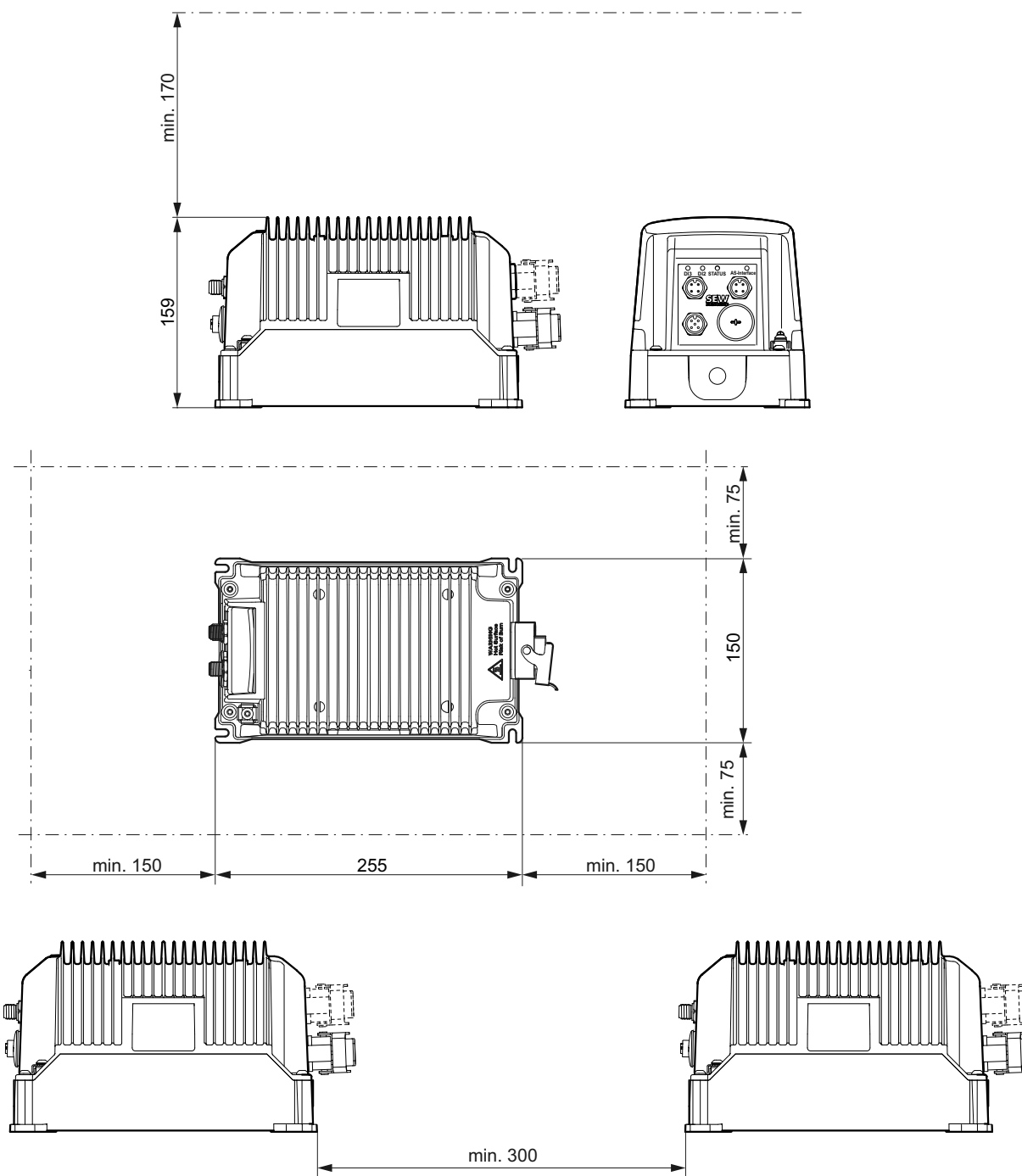


Type	OP LT 003 C
Référence	1 824 368 1
Fonction	Adaptateur RJ10 – RJ45 Convertisseur de tension DC 24 V -> DC 5 V
Fourniture	<ul style="list-style-type: none"> <li>– Adaptateur OP LT 003 C</li> <li>– Câble avec connecteurs RJ45 – RJ11</li> </ul>



## 9.5 Cotes

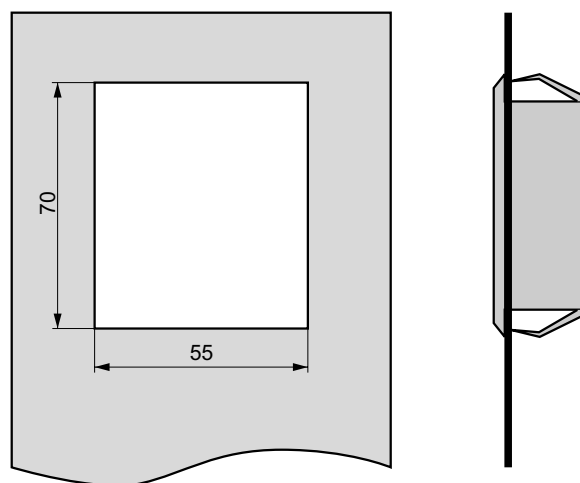
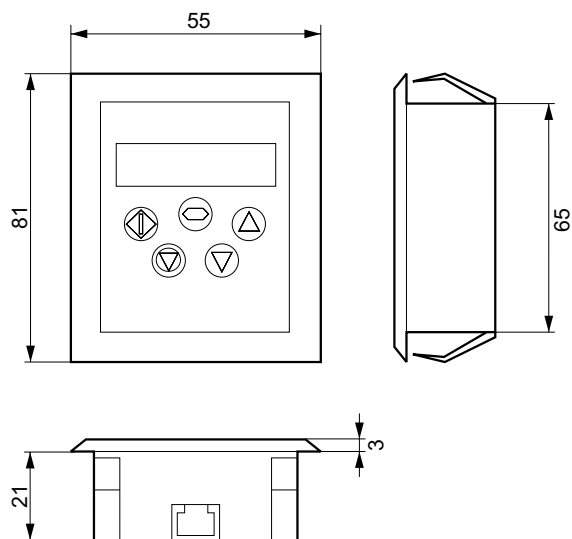
### 9.5.1 Cotes des MOVIFIT® basic



18014401325892619



## 9.5.2 Cotes de la console de paramétrage MB-LC



2689204875

Découpe  
pour montage en armoire de  
commande

Si le montage est correct, la console de paramétrage satisfait aux exigences de l'indice de protection IP54.



## 10 Répertoire d'adresses

Belgique			
<b>Montage</b> <b>Vente</b> <b>Service après-vente</b>	<b>Bruxelles</b>	<b>SEW-EURODRIVE s.a.</b> Researchpark Haasrode 1060 Evenementenlaan 7 BE-3001 Leuven	Tel. +32 16 386-311 Fax +32 16 386-336 <a href="http://www.sew-eurodrive.be">http://www.sew-eurodrive.be</a> <a href="mailto:info@sew-eurodrive.be">info@sew-eurodrive.be</a>
<b>Service</b> <b>Competence Center</b>	<b>Wallonie</b>	<b>SEW-EURODRIVE s.a.</b> Rue de Parc Industriel, 31 BE-6900 Marche-en-Famenne	Tel. +32 84 219-878 Fax +32 84 219-879 <a href="http://www.sew-eurodrive.be">http://www.sew-eurodrive.be</a> <a href="mailto:service-wallonie@sew-eurodrive.be">service-wallonie@sew-eurodrive.be</a>

France			
<b>Fabrication</b> <b>Vente</b> <b>Service après-vente</b>	<b>Haguenau</b>	SEW-USOCOME 48-54 route de Soufflenheim B. P. 20185 F-67506 Haguenau Cedex	Tel. +33 3 88 73 67 00 Fax +33 3 88 73 66 00 <a href="http://www.usocome.com">http://www.usocome.com</a> <a href="mailto:sew@usocome.com">sew@usocome.com</a>
<b>Fabrication</b>	<b>Forbach</b>	SEW-USOCOME Zone industrielle Technopôle Forbach Sud B. P. 30269 F-57604 Forbach Cedex	Tel. +33 3 87 29 38 00
<b>Montage</b> <b>Vente</b> <b>Service après-vente</b>	<b>Bordeaux</b>	SEW-USOCOME Parc d'activités de Magellan 62 avenue de Magellan - B. P. 182 F-33607 Pessac Cedex	Tel. +33 5 57 26 39 00 Fax +33 5 57 26 39 09
	<b>Lyon</b>	SEW-USOCOME Parc d'affaires Roosevelt Rue Jacques Tati F-69120 Vaulx en Velin	Tel. +33 4 72 15 37 00 Fax +33 4 72 15 37 15
	<b>Nantes</b>	SEW-USOCOME Parc d'activités de la forêt 4 rue des Fontenelles F-44140 Le Bignon	Tel. +33 2 40 78 42 00 Fax +33 2 40 78 42 20
	<b>Paris</b>	SEW-USOCOME Zone industrielle 2 rue Denis Papin F-77390 Verneuil l'Etang	Tel. +33 1 64 42 40 80 Fax +33 1 64 42 40 88
Autres adresses de bureaux techniques en France sur demande			

Luxembourg			
<b>Montage</b> <b>Vente</b> <b>Service après-vente</b>	<b>Bruxelles</b>	<b>SEW-EURODRIVE s.a.</b> Researchpark Haasrode 1060 Evenementenlaan 7 BE-3001 Leuven	Tel. +32 16 386-311 Fax +32 16 386-336 <a href="http://www.sew-eurodrive.lu">http://www.sew-eurodrive.lu</a> <a href="mailto:info@sew-eurodrive.be">info@sew-eurodrive.be</a>

Afrique du Sud			
<b>Montage</b> <b>Vente</b> <b>Service après-vente</b>	<b>Johannesburg</b>	SEW-EURODRIVE (PROPRIETARY) LIMITED Eurodrive House Cnr. Adcock Ingram and Aerodrome Roads Aeroton Ext. 2 Johannesburg 2013 P.O.Box 90004 Bertsham 2013	Tel. +27 11 248-7000 Fax +27 11 494-3104 <a href="http://www.sew.co.za">http://www.sew.co.za</a> <a href="mailto:info@sew.co.za">info@sew.co.za</a>

Afrique du Sud			
	<b>Le Cap</b>	SEW-EURODRIVE (PROPRIETARY) LIMITED Rainbow Park Cnr. Racecourse & Omuramba Road Montague Gardens Cape Town P.O.Box 36556 Chempet 7442 Cape Town	Tel. +27 21 552-9820 Fax +27 21 552-9830 Telex 576 062 bgriffiths@sew.co.za
	<b>Durban</b>	SEW-EURODRIVE (PROPRIETARY) LIMITED 48 Prospecton Road Isipingo Durban P.O. Box 10433, Ashwood 3605	Tel. +27 31 902 3815 Fax +27 31 902 3826 cdejager@sew.co.za
	<b>Nelspruit</b>	SEW-EURODRIVE (PTY) LTD. 7 Christie Crescent Vintonia P.O.Box 1942 Nelspruit 1200	Tel. +27 13 752-8007 Fax +27 13 752-8008 robermeyer@sew.co.za
Allemagne			
<b>Siège social Fabrication Vente</b>	<b>Bruchsal</b>	SEW-EURODRIVE GmbH & Co KG Ernst-Blickle-Straße 42 D-76646 Bruchsal B. P. Postfach 3023 • D-76642 Bruchsal	Tel. +49 7251 75-0 Fax +49 7251 75-1970 http://www.sew-eurodrive.de sew@sew-eurodrive.de
<b>Fabrication / Réducteur industriel</b>	<b>Bruchsal</b>	SEW-EURODRIVE GmbH & Co KG Christian-Pähr-Str.10 D-76646 Bruchsal	Tel. +49 7251 75-0 Fax +49 7251 75-2970
<b>Service Competence Center</b>	<b>Mechanics / Mechatronics</b>	SEW-EURODRIVE GmbH & Co KG Ernst-Blickle-Straße 1 D-76676 Graben-Neudorf	Tel. +49 7251 75-1710 Fax +49 7251 75-1711 sc-mitte@sew-eurodrive.de
	<b>Electronique</b>	SEW-EURODRIVE GmbH & Co KG Ernst-Blickle-Straße 42 D-76646 Bruchsal	Tel. +49 7251 75-1780 Fax +49 7251 75-1769 sc-elektronik@sew-eurodrive.de
<b>Drive Technology Center</b>	<b>Nord</b>	SEW-EURODRIVE GmbH & Co KG Alte Ricklinger Straße 40-42 D-30823 Garbsen (Hanovre)	Tel. +49 5137 8798-30 Fax +49 5137 8798-55 sc-nord@sew-eurodrive.de
	<b>Ost</b>	SEW-EURODRIVE GmbH & Co KG Dänkritzer Weg 1 D-08393 Meerane (Zwickau)	Tel. +49 3764 7606-0 Fax +49 3764 7606-30 sc-ost@sew-eurodrive.de
	<b>Sud</b>	SEW-EURODRIVE GmbH & Co KG Domagkstraße 5 D-85551 Kirchheim (Munich)	Tel. +49 89 909552-10 Fax +49 89 909552-50 sc-sued@sew-eurodrive.de
	<b>Ouest</b>	SEW-EURODRIVE GmbH & Co KG Siemensstraße 1 D-40764 Langenfeld (Düsseldorf)	Tel. +49 2173 8507-30 Fax +49 2173 8507-55 sc-west@sew-eurodrive.de
	<b>Drive Service Hotline / Service 24h sur 24</b>		+49 800 SEWHELP +49 800 7394357
Autres adresses de bureaux techniques en Allemagne sur demande			
Australie			
<b>Montage Vente Service après-vente</b>	<b>Melbourne</b>	SEW-EURODRIVE PTY. LTD. 27 Beverage Drive Tullamarine, Victoria 3043	Tel. +61 3 9933-1000 Fax +61 3 9933-1003 http://www.sew-eurodrive.com.au enquires@sew-eurodrive.com.au

Australie			
	Sydney	SEW-EURODRIVE PTY. LTD. 9, Sleigh Place, Wetherill Park New South Wales, 2164	Tel. +61 2 9725-9900 Fax +61 2 9725-9905 enquires@sew-eurodrive.com.au
Autriche			
Montage Vente Service après-vente	Vienne	SEW-EURODRIVE Ges.m.b.H. Richard-Strauss-Strasse 24 A-1230 Wien	Tel. +43 1 617 55 00-0 Fax +43 1 617 55 00-30 http://www.sew-eurodrive.at sew@sew-eurodrive.at
Brésil			
Fabrication Vente Service après-vente	São Paulo	SEW-EURODRIVE Brasil Ltda. Avenida Amâncio Gaiolli, 152 - Rodovia Presidente Dutra Km 208 Guarulhos - 07251-250 - SP SAT - SEW ATENDE - 0800 7700496	Tel. +55 11 2489-9133 Fax +55 11 2480-3328 http://www.sew-eurodrive.com.br sew@sew.com.br
Montage Vente Service après-vente	Rio Claro	SEW-EURODRIVE Brasil Ltda. Rodovia Washington Luiz, Km 172 Condomínio Industrial Conpark Caixa Postal: 327 13501-600 – Rio Claro / SP	Tel. +55 19 3522-3100 Fax +55 19 3524-6653 montadora.rc@sew.com.br
	Joinville	SEW-EURODRIVE Brasil Ltda. Rua Dona Francisca, 12.346 – Pirabeiraba 89239-270 – Joinville / SC	Tel. +55 47 3027-6886 Fax +55 47 3027-6888 filial.sc@sew.com.br
	Indaiatuba	SEW-EURODRIVE Brasil Ltda. Estrada Municipal Jose Rubim, 205 Rodovia Santos Dumont Km 49 13347-510 - Indaiatuba / SP	Tel. +55 19 3835-8000 sew@sew.com.br
Danemark			
Montage Vente Service après-vente	Copenhague	SEW-EURODRIVE A/S Geminivej 28-30 DK-2670 Greve	Tel. +45 43 9585-00 Fax +45 43 9585-09 http://www.sew-eurodrive.dk sew@sew-eurodrive.dk
Espagne			
Montage Vente Service après-vente	Bilbao	SEW-EURODRIVE ESPAÑA, S.L. Parque Tecnológico, Edificio, 302 E-48170 Zamudio (Vizcaya)	Tel. +34 94 43184-70 Fax +34 94 43184-71 http://www.sew-eurodrive.es sew.spain@sew-eurodrive.es
Grande-Bretagne			
Montage Vente Service après-vente	Normanton	SEW-EURODRIVE Ltd. DeVilliers Way Trident Park Normanton West Yorkshire WF6 1GX	Tel. +44 1924 893-855 Fax +44 1924 893-702 http://www.sew-eurodrive.co.uk info@sew-eurodrive.co.uk
	Drive Service Hotline / Service 24h sur 24		Tel. 01924 896911
Hongrie			
Vente Service après-vente	Budapest	SEW-EURODRIVE Kft. H-1037 Budapest Kunigunda u. 18	Tel. +36 1 437 06-58 Fax +36 1 437 06-50 http://www.sew-eurodrive.hu office@sew-eurodrive.hu

Italie			
Montage	Solaro	SEW-EURODRIVE di R. Blicke & Co.s.a.s.	Tel. +39 02 96 9801
Vente		Via Bernini,14	Fax +39 02 96 980 999
Service après-vente		I-20020 Solaro (Milano)	<a href="http://www.sew-eurodrive.it">http://www.sew-eurodrive.it</a> sewit@sew-eurodrive.it
Norvège			
Montage	Moss	SEW-EURODRIVE A/S	Tel. +47 69 24 10 20
Vente		Solgaard skog 71	Fax +47 69 24 10 40
Service après-vente		N-1599 Moss	<a href="http://www.sew-eurodrive.no">http://www.sew-eurodrive.no</a> sew@sew-eurodrive.no
Nouvelle-Zélande			
Montage	Auckland	SEW-EURODRIVE NEW ZEALAND LTD.	Tel. +64 9 2745627
Vente		P.O. Box 58-428	Fax +64 9 2740165
Service après-vente		82 Greenmount drive East Tamaki Auckland	<a href="http://www.sew-eurodrive.co.nz">http://www.sew-eurodrive.co.nz</a> sales@sew-eurodrive.co.nz
	Christchurch	SEW-EURODRIVE NEW ZEALAND LTD.	Tel. +64 3 384-6251
		10 Settlers Crescent, Ferryroad	Fax +64 3 384-6455
		Christchurch	sales@sew-eurodrive.co.nz
Pays-Bas			
Montage	Rotterdam	SEW-EURODRIVE B.V.	Tel. +31 10 4463-700
Vente		Industrieweg 175	Fax +31 10 4155-552
Service après-vente		NL-3044 AS Rotterdam Postbus 10085 NL-3004 AB Rotterdam	Service: 0800-SEWHELP <a href="http://www.sew-eurodrive.nl">http://www.sew-eurodrive.nl</a> info@sew-eurodrive.nl
Pologne			
Montage	Łódź	SEW-EURODRIVE Polska Sp.z.o.o.	Tel. +48 42 676 53 00
Vente		ul. Techniczna 5	Fax +48 42 676 53 49
Service après-vente		PL-92-518 Łódź	<a href="http://www.sew-eurodrive.pl">http://www.sew-eurodrive.pl</a> sew@sew-eurodrive.pl
	Service après-vente	Tel. +48 42 6765332 / 42 6765343 Fax +48 42 6765346	Linia serwisowa Hotline 24H Tel. +48 602 739 739 (+48 602 SEW SEW) serwis@sew-eurodrive.pl
Portugal			
Montage	Coimbra	SEW-EURODRIVE, LDA.	Tel. +351 231 20 9670
Vente		Apartado 15	Fax +351 231 20 3685
Service après-vente		P-3050-901 Mealhada	<a href="http://www.sew-eurodrive.pt">http://www.sew-eurodrive.pt</a> infosew@sew-eurodrive.pt
République Tchèque			
Vente	Hostivice	SEW-EURODRIVE CZ s.r.o.	Tel. +420 255 709 601
Montage		Floriánova 2459	Fax +420 235 350 613
Service après-vente		253 01 Hostivice	<a href="http://www.sew-eurodrive.cz">http://www.sew-eurodrive.cz</a> sew@sew-eurodrive.cz
	Drive Service Hotline / Service 24h sur 24	HOT-LINE +420 800 739 739 (800 SEW SEW)	Servis: Tel. +420 255 709 632 Fax +420 235 358 218 servis@sew-eurodrive.cz
Russie			
Montage	Saint-Petersbourg	ZAO SEW-EURODRIVE	Tel. +7 812 3332522 +7 812 5357142
Vente		P.O. Box 36	Fax +7 812 3332523
Service après-vente		RUS-195220 St. Petersburg	<a href="http://www.sew-eurodrive.ru">http://www.sew-eurodrive.ru</a> sew@sew-eurodrive.ru

Slovaquie			
Vente	Bratislava	SEW-Eurodrive SK s.r.o. Rybničná 40 SK-831 06 Bratislava	Tel. +421 2 33595 202 Fax +421 2 33595 200 sew@sew-eurodrive.sk http://www.sew-eurodrive.sk
	Žilina	SEW-Eurodrive SK s.r.o. Industry Park - PChZ ulica M.R.Štefánika 71 SK-010 01 Žilina	Tel. +421 41 700 2513 Fax +421 41 700 2514 sew@sew-eurodrive.sk
	Banská Bystrica	SEW-Eurodrive SK s.r.o. Rudlovská cesta 85 SK-974 11 Banská Bystrica	Tel. +421 48 414 6564 Fax +421 48 414 6566 sew@sew-eurodrive.sk
	Košice	SEW-Eurodrive SK s.r.o. Slovenská ulica 26 SK-040 01 Košice	Tel. +421 55 671 2245 Fax +421 55 671 2254 sew@sew-eurodrive.sk
Suède			
Montage Vente Service après-vente	Jönköping	SEW-EURODRIVE AB Gnejsvägen 6-8 S-55303 Jönköping Box 3100 S-55003 Jönköping	Tel. +46 36 3442 00 Fax +46 36 3442 80 http://www.sew-eurodrive.se jonkoping@sew.se
Suisse			
Montage Vente Service après-vente	Bâle	Alfred Imhof A.G. Jurastrasse 10 CH-4142 Münchenstein bei Basel	Tel. +41 61 417 1717 Fax +41 61 417 1700 http://www.imhof-sew.ch info@imhof-sew.ch
Turquie			
Montage Vente Service après-vente	Kocaeli-Gebze	SEW-EURODRIVE Sistemleri San. Ve TIC. Ltd. Sti Gebze Organize Sanayi Böl. 400 Sok No. 401 41480 Gebze Kocaeli	Tel. +90-262-9991000-04 Fax +90-262-9991009 http://www.sew-eurodrive.com.tr sew@sew-eurodrive.com.tr
Ukraine			
Montage Vente Service après-vente	Dnipropetrovsk	ООО «СЕВ-Евродрайв» ул.Рабочая, 23-В, офис 409 49008 Днепропетровск	Тел. +380 56 370 3211 Факс. +380 56 372 2078 http://www.sew-eurodrive.ua sew@sew-eurodrive.ua



## Index

### A

Accessoires .....	11
Acquitter un défaut (mode manuel) .....	62
Affichages durant le fonctionnement	
Console de paramétrage LT-BG .....	61
Console de paramétrage MB-LC .....	58
Diodes .....	55
Air de refroidissement .....	13
Altitudes d'utilisation .....	17
Application de levage .....	8
Architecture .....	18
Arrêt .....	68
AS-Interface	
Bits d'entrée/de sortie .....	53
Caractéristiques techniques .....	71
Raccordement .....	29
Autres documentations .....	8

### B

Bornier de dénudage automatique .....	22
Brancher le module .....	20

### C

Câbles moteur .....	26
Capot de protection .....	35
Capteur 2, raccordement .....	29
Capteur 3, raccordement .....	30
Caractéristiques techniques	
Console de paramétrage LT-BG .....	74
Console de paramétrage MB-LC .....	74
C-Tick .....	69
Homologation UL .....	69
Marquage CE .....	69
MOVIFIT® basic avec AS-Interface .....	70
MOVIFIT® basic avec pilotage binaire .....	72
CEM, installation conforme à CEM .....	17
Codification .....	12
Composition de l'appareil .....	10
Conditions préalables pour la mise en service .....	36
Consignes de sécurité .....	7
Exploitation .....	9
générales .....	7
Identification dans la documentation .....	5
Installation .....	8
intégrées .....	5
Montage .....	8
Raccordement électrique .....	9
relatives à un chapitre .....	5
Stockage .....	8
Structure des consignes de sécurité intégrées .....	5

Structure des consignes de sécurité relatives à un chapitre .....	5
--	---

Transport .....	8
Contacteurs-réseau .....	15
Convertisseur de fréquence .....	10
Cotes .....	75
Console de paramétrage LT-BG .....	75
Console de paramétrage MB-LC .....	75
de montage .....	14
MOVIFIT® basic .....	75
C-Tick .....	69

### D

Décharge de contraintes .....	22
Démarrateur 1 moteur, 2 sens .....	10
Démarrateur 2 moteurs .....	10
Description des paramètres	
Convertisseur MOVIFIT® basic .....	49
Diagnostic	
avec la console LT-BG .....	64
Diagnostic de défaut de la diode d'état "Status" .....	65
Diodes, description .....	55
Disjoncteurs différentiels .....	15
Dispositifs de protection .....	17
Disposition des taraudages .....	14
Documentations, complémentaires .....	8

### E

Entrées binaires DI0 + DI1, X11 .....	31
Entrées binaires DI2 + DI3, X12 .....	31
Exclusion de la responsabilité .....	6
Exécutions .....	10
Exploitation	
Consignes de sécurité .....	9

### F

Fonctions	
MOVIFIT® basic avec AS-Interface .....	53
MOVIFIT® basic avec pilotage binaire .....	54
Fonctions de sécurité .....	8

### H

Homologation UL .....	69
-----------------------	----

### I

Index des paramètres	
Convertisseur MOVIFIT® basic .....	49



Installation .....	8	Mode manuel avec la console de paramétrage LT-BG .....	62
conforme à CEM .....	17	Activation .....	59, 62
conforme à UL .....	17	Désactivation .....	60, 63
Consignes d'installation .....	15	Mode manuel convertisseur .....	59, 62
Contacteurs-réseau .....	15	Mode manuel avec la console de paramétrage MB-LC .....	59
Disjoncteurs différentiels .....	15	Modifier la consigne de vitesse (mode manuel) .....	62
électrique .....	15	Module FieldPower® .....	20
mécanique .....	13	Montage	
Interface de diagnostic X50, raccordement .....	30, 32	Cotes de montage .....	14
<b>J</b>		MOVIFIT® basic .....	14
Joint de câble .....	11	<b>N</b>	
<b>L</b>		Noms de produit .....	6
Libérer l'entraînement (mode manuel) .....	62	Non-respect des préconisations de maintenance .....	68
Liste des défauts .....	65	<b>O</b>	
LT Shell		Outil de dénudage .....	11, 20
Paramétrage MOVIFIT® basic .....	45	<b>P</b>	
LT-BG		Paramétrage	
Affichages durant le fonctionnement .....	61	avec la console LT-BG .....	42
Caractéristiques techniques .....	74	avec le PC (logiciel LT Shell) .....	45
Découpe pour montage en armoire de commande .....	75	PC, raccordement .....	34
Description .....	42	PE, raccordement .....	16
Diagnostic .....	64	Personnes concernées .....	7
Liste des défauts .....	65	Plaque signalétique .....	12
Mode manuel .....	62	Position de montage .....	14
Mode manuel convertisseur .....	59, 62	Protection .....	18
Paramétrage MOVIFIT® basic .....	43	<b>R</b>	
Raccordement .....	33	Raccordement	
Touches .....	42	AS-Interface, X21 .....	29
<b>M</b>		Bus d'alimentation .....	19
Maintenance .....	68	Câble réseau .....	19
Marquage CE .....	69	Câbles moteur .....	26
Marques .....	6	Capteur 2, X22 .....	29
MB-LC		Capteur 3, X23 .....	30
Affichages durant le fonctionnement .....	58	Consignes de sécurité .....	9
Caractéristiques techniques .....	74	Console de paramétrage LT-BG .....	33
Cotes .....	75	Console de paramétrage MB-LC .....	33
Découpe pour montage en armoire de commande .....	75	Entrées binaires DI0 + DI1, X11 .....	31
Description .....	57	Entrées binaires DI2 + DI3, X12 .....	31
Mode manuel .....	59	Interface de diagnostic X50 .....	30, 32
Raccordement .....	33	Moteur .....	24, 25
Touches .....	57	PC .....	34
Mention concernant les droits d'auteur .....	6	PE .....	16
Mise en service		pour MOVIFIT® basic avec AS-Interface .....	29
Conditions préalables .....	36	pour MOVIFIT® basic avec pilotage binaire .....	31
Convertisseur de fréquence MOVIFIT® basic .....	37, 39	Schéma de raccordement .....	18, 21
Remarques .....	35		
Mise hors service .....	67		



Sorties binaires DO0 + DO1, X13 .....	32
Unité de commande .....	28
Recours en cas de défectuosité .....	6
Recyclage .....	68
Réglages-usine, paramètres remis à leur valeur-usine .....	44
Remarques	
Identification dans la documentation .....	5

### S

Section des conducteurs .....	18
Séparation sûre .....	9
Signaux d'entrée/de sortie du pilotage binaire .....	54
Signaux de commande du maître	
AS-Interface .....	53
Signaux de commande du pilotage binaire .....	54
Sorties binaires DO0 + DO1, X13 .....	32
Stockage .....	8, 68
longue durée .....	68

### T

Textes de signalisation dans les consignes de sécurité .....	5
Transmission des données	
MOVIFIT® basic avec AS-Interface .....	53
MOVIFIT® basic avec pilotage binaire .....	54
Transport .....	8

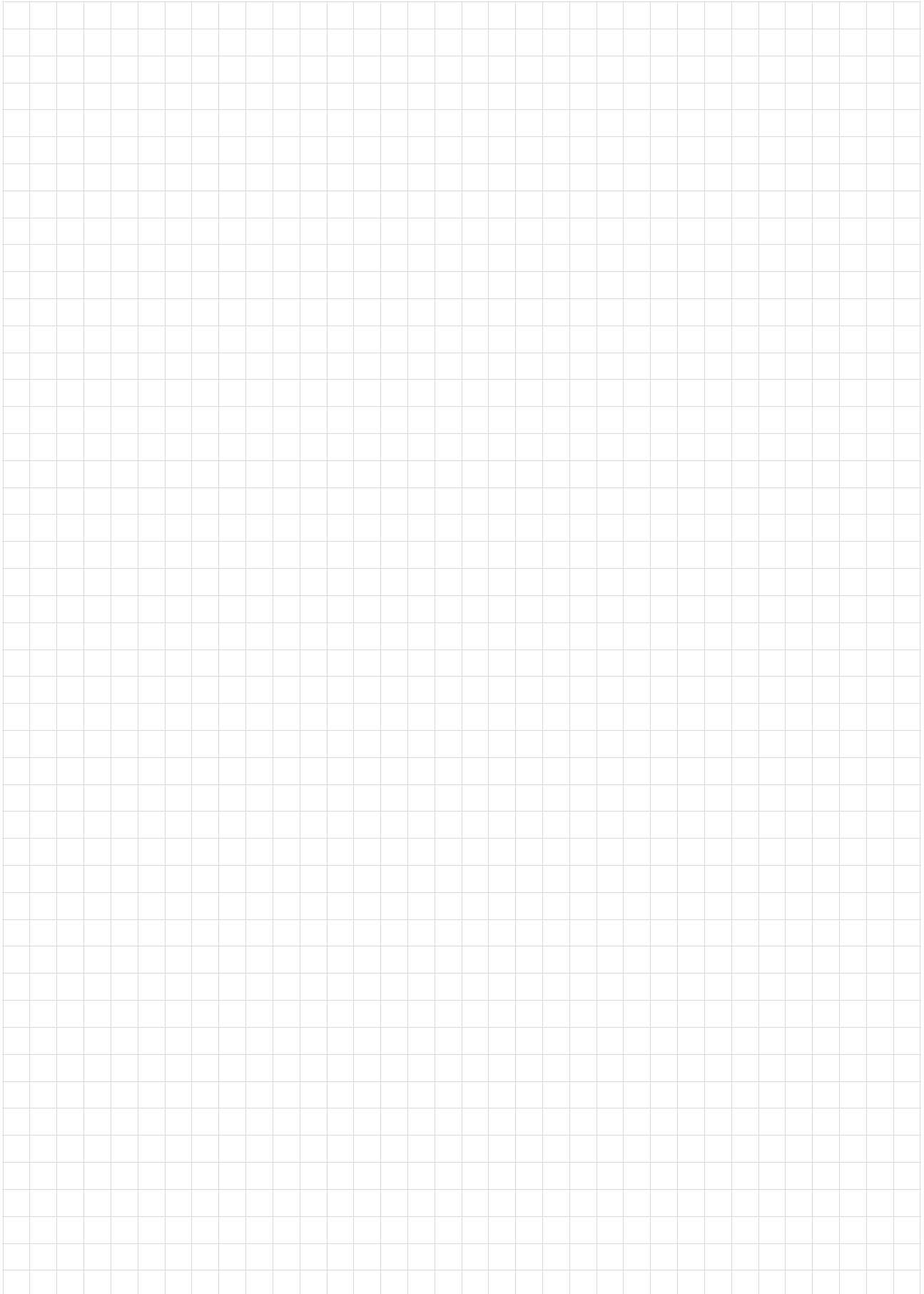
### U

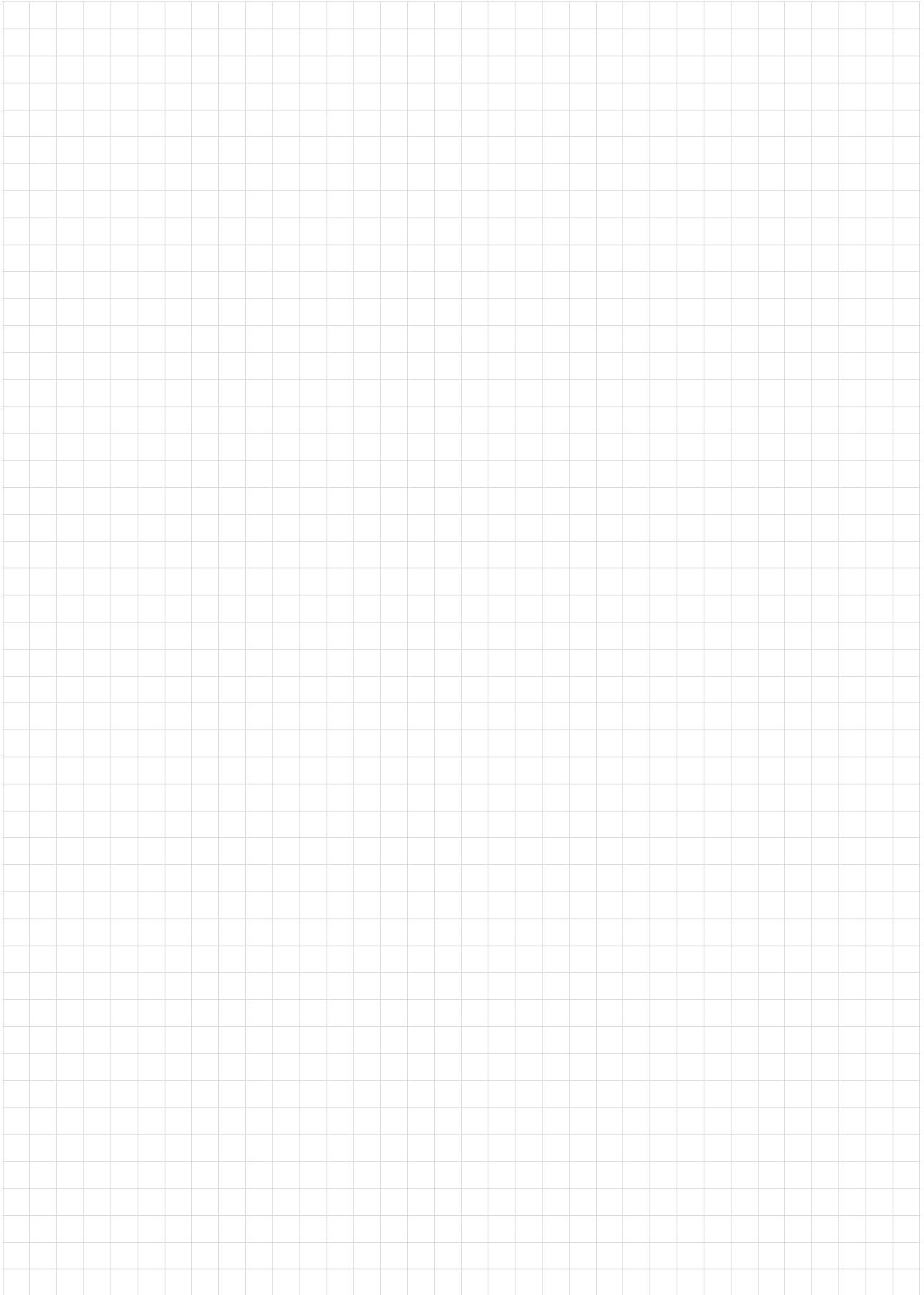
UL, installation conforme à UL .....	17
Utilisation conforme à la destination des appareils .....	8

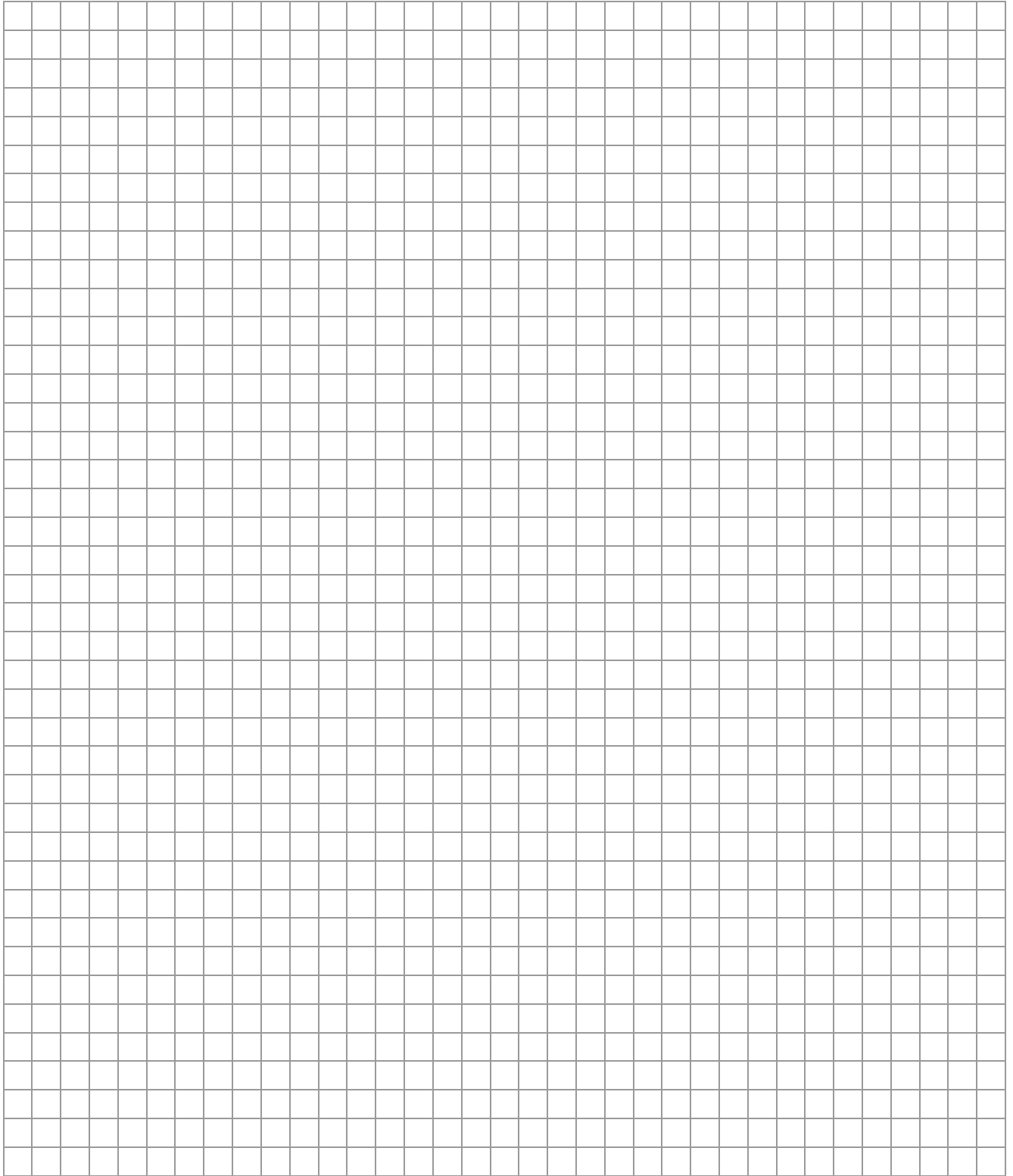
### X

X11, raccordement entrées binaires	
DI0 + DI1 .....	31
X12, raccordement entrées binaires DI2 + DI3 ...	31
X13, sorties binaires DO0 + DO1 .....	32
X21, raccordement AS-Interface .....	29
X22, raccordement capteur 2 .....	29
X23, raccordement capteur 3 .....	30
X50, interface de diagnostic .....	30, 32











**SEW-EURODRIVE**  
Driving the world

**SEW**  
**EURODRIVE**

→ [www.sew-eurodrive.com](http://www.sew-eurodrive.com)