

15W0132A151

SINUS S

Applicativo Traslazione

Parametrizzazione con utilizzo della tastiera

R.00 30/03/2022

Sommario

1. Descrizione	1
1.1. <i>Installazione</i>	1
2. Cablaggio	3
3. Parametrizzazione con utilizzo della tastiera	4
3.1. <i>Anti-sway</i>	4

1. Descrizione

Questa guida propone un controllo per le traslazioni di un carroponete (Gantry e Trolley in figura) con due motori paralleli, comando avanti indietro a due velocità e freno di stazionamento.

Viene suggerito l'utilizzo di termiche dedicate per la protezione del singolo motore.

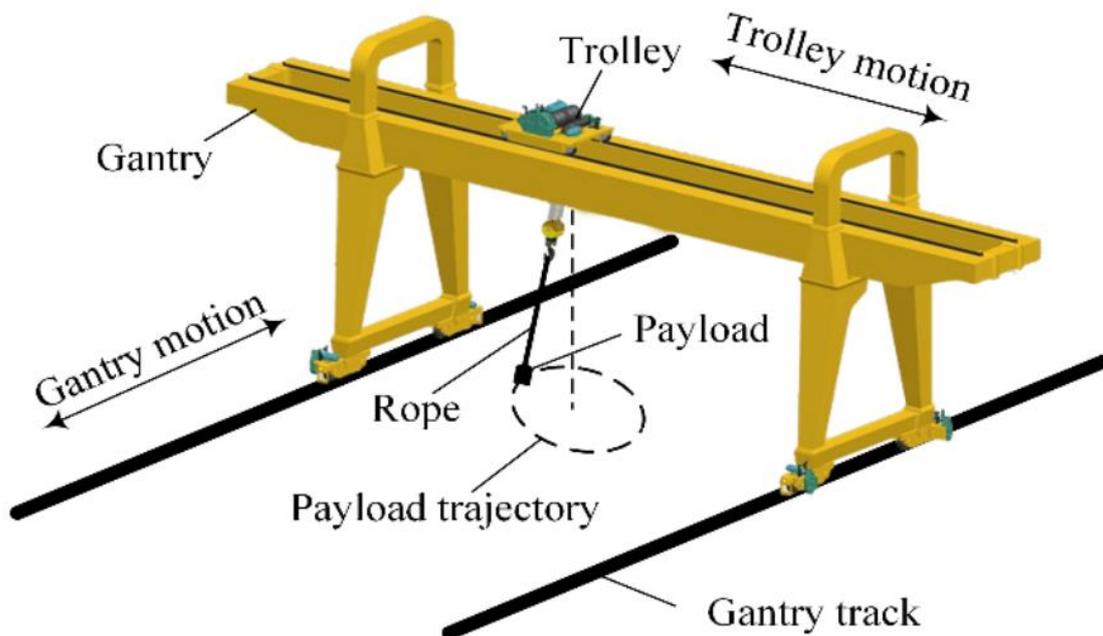


Figura 1

1.1. Installazione

Fare riferimento al manuale Sinus S Power Unit **15P0132B100** per quanto riguarda dimensionamento dell'inverter, sezione dei cavi, coppie di serraggio, sicurezza, ecc.

Fare riferimento al manuale Sinus S Accessories **15W0132B100** per la scelta della resistenza di frenatura.

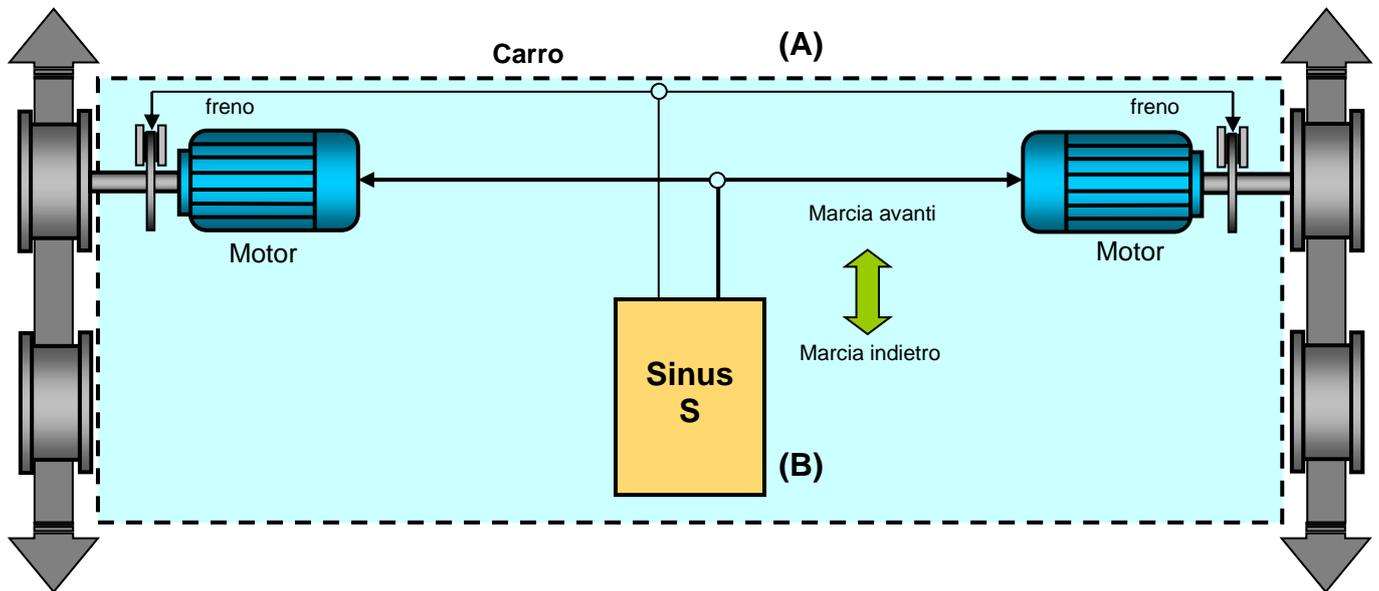


Figura 2

Vista laterale

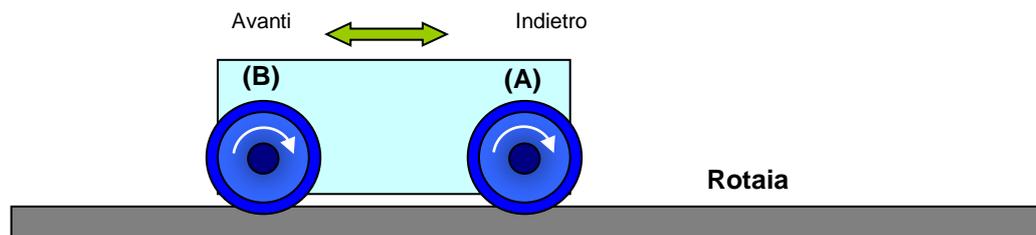


Figura 3

2. Cablaggio

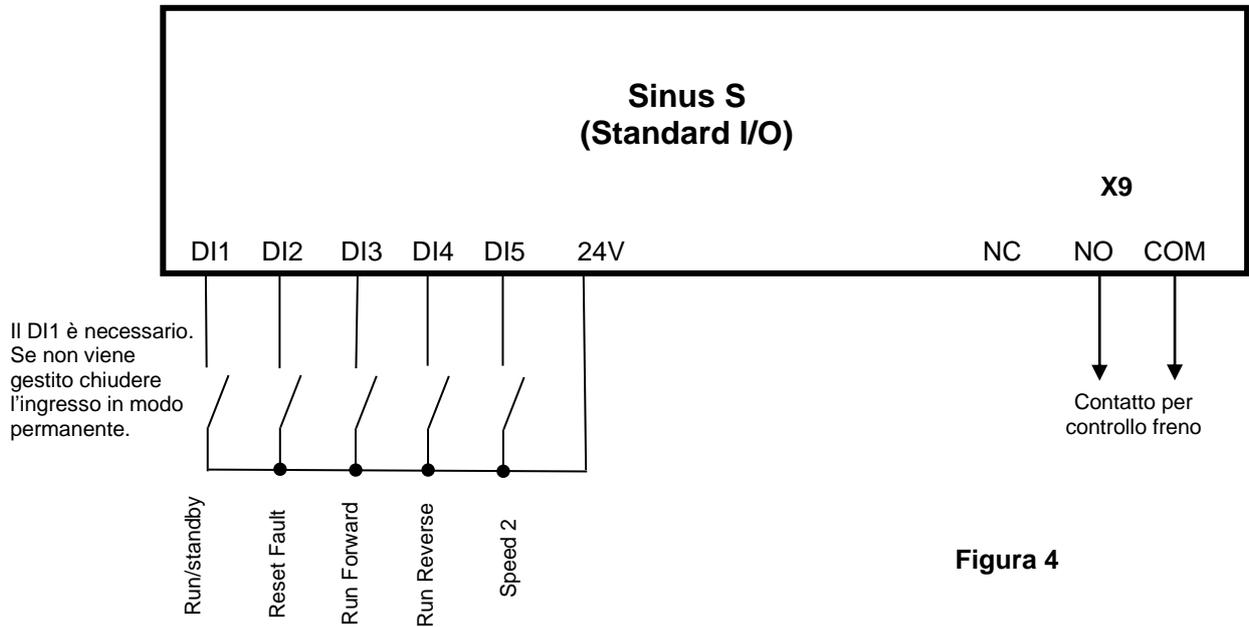


Figura 4

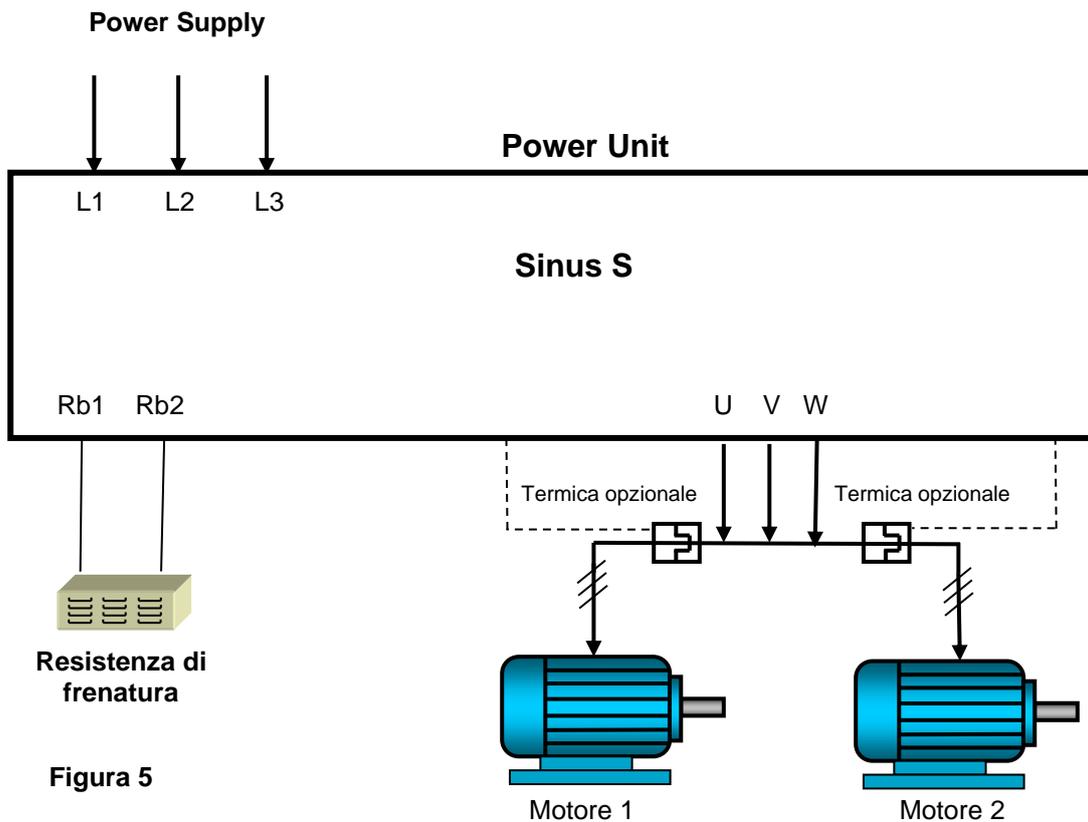


Figura 5

3. Parametrizzazione con utilizzo della tastiera

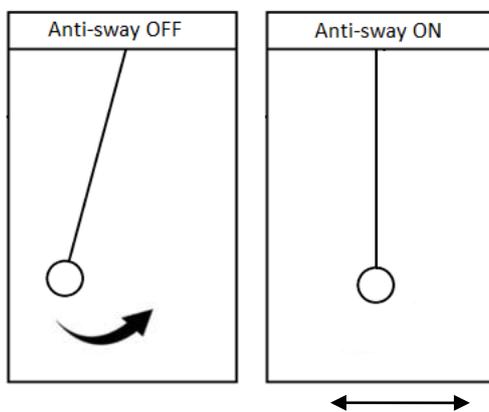
I parametri devono essere considerati come esempio, non hanno presunzione di essere validi per ogni applicazione simile.

P208:01	Rated mains voltage	[1] 400 Veff
P210:00	Min frequency	20.0 Hz – prima velocità esempio
P211:00	Max frequency	50.0 Hz – frequenza massima
P320:05	Rated frequency	50 Hz frequenza nominale motore
P323:00	Rated motor current	...A corrente nominale
P400:13	Reverse rotation	[0] disabilitato
P400:08	RUN forward	[13] D13
P400:18	Activate preset (bit 0)	[0] disabilitato
P400:09	RUN reverse	[14] D14
P450:02	Preset 2	50.0 Hz – seconda velocità esempio
P706:01	operating mode	[0] Resistenza di frenatura
P420:01	Relay function	[50] Running
P220:00	Acceleration time 1	3 s – esempio
P221:00	Deceleration time 1	3 s – esempio

Al termine delle modifiche occorre salvare la programmazione tenendo premuto il tasto [enter] per alcuni secondi fino alla comparsa della scritta SAVING.

Per maggiori dettagli consultare il manuale SW Sinus S Programming Manual **15R0132B100**.

3.1. Anti-sway



Questa funzione opzionale consente di sopprimere l'oscillazione del carico sopraelevato in applicazioni come i carriponte.

Viene utilizzato un algoritmo ad anello completamente aperto, che non richiede sensori o schede aggiuntivi. L'inverter cambia il riferimento di velocità per sopprimere le oscillazioni.

La funzione Anti-sway viene attivata tramite il parametro **P799:01** (Controllo Anti-sway: attivazione).

Il parametro **P799:02** (Controllo Anti-sway: lunghezza fune) permette di impostare la lunghezza massima della fune in metri. È importante impostare la lunghezza massima della fune raggiunta durante le operazioni. Ulteriori impostazioni possono essere effettuate tramite il parametro **P799:03** (Controllo Anti-sway: coefficiente di attrito).

Per prestazioni ottimali, assicurarsi che tutte le rampe S siano disabilitate quando si utilizza la funzione Anti-sway. Vedi il parametro 0x291E:001 (**P226.01**).