

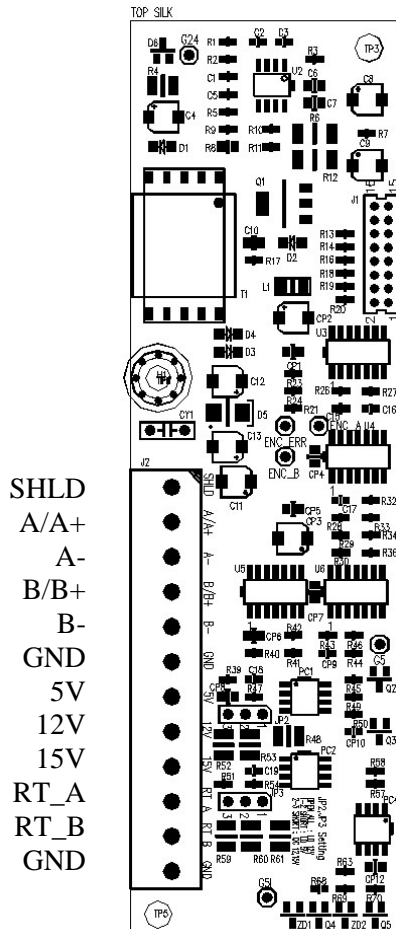
Funzionamento iS7 con scheda encoder

Tipo encoder	<i>Line Drive o Open-Collector (Push Pull)</i>
Tensione alimentazione	5/15 V DC
Numero di impulsi per giro	da 10 a 4096
Velocità massima impostabile	120 Hz

Collegamento morsetti

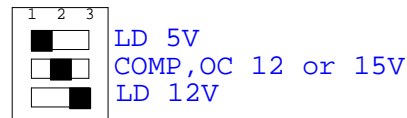
(nell'ordine, da sinistra: SHLD, A/A+, A-, B/B+, B-, GND, 5V, 12V, 15V, RT_A, RT_B, GND)

Encoder Line Driver	
A/A+	Segnale A+ proveniente dall'encoder Line Drive
A-	Segnale A- proveniente dall'encoder Line Drive
B/B+	Segnale B+ proveniente dall'encoder Line Drive
B-	Segnale B- proveniente dall'encoder Line Drive
12 V o 5V	Morsetto positivo alimentazione a 5 V DC dell'encoder (se alimentato a 5 V)
GND	Morsetto negativo dell'alimentazione encoder
SHLD	Schermo
Encoder Open Collector o Push Pull	
A/A+	Segnale A dall'encoder Open Collector
B/B+	Segnale B dall'encoder Open Collector
15 V o 12V	Morsetto di input positivo per 12/15 V
GND	Morsetto negativo alimentazione da sorgente esterna
SHLD	Schermo



NOTA: impostare, a seconda del tipo di encoder, il DIP-switch relativo

S/W Setting



Lista Parametri

DRV-09	<i>Vector</i>	Modalità di controllo vettoriale anello chiuso
DRV-10	<i>No</i>	Controllo di coppia
DRV-18	<i>50 Hz</i>	Frequenza nominale
DRV-20		Frequenza massima impostabile (massimo 120 Hz)
CON-09		Tempo Pre-eccitazione
CON-11		Tempo di Hold
APO-01	<i>Feed-back</i>	Funzionamento segnale encoder
APO-04		Tipo encoder
APO-05		Selezione direzione encoder ("(A+B)" o "-(A+B)")
APO-06		N° impulsi per giro dell'encoder (da 360 a 4096)
DRV-14		Potenza del motore
BAS-10	<i>50 Hz</i>	Frequenza di rete
BAS-11		N° poli del motore
BAS-12		Freq. scorrim.: [(vel. sincrona - vel. nominale)/vel. sincrona] * Freq. nom.
BAS-13		Corrente nominale del motore
BAS-14		Corrente a vuoto del motore (circa la metà di DRV-33)
BAS-15		Tensione nominale del motore
BAS-21/24*		Parametri motore calcolati con autotuning

* ottenuti tramite la funzione di Autotuning dell'inverter (impostare BAS-20 = "All" o "**ALL Stdstl**" per evitare che il motore venga messo in rotazione).