



Tutoriel pour le changement du sens de rotation d'un moteur équipé d'un variateur MOVIMOT[®] MM..D

Le présent fichier contient un condensé d'informations issues d'un document de la bibliothèque technique SEW-USOCOME.

Nous attirons votre attention sur le fait que ces informations, forcément parcellaires, ne permettent pas à elles seules d'effectuer une mise en service selon les règles de l'art.

Seul le document complet d'origine SEW-USOCOME, dont nous avons veillé à assurer la consistance technique et que nous tenons à votre disposition sur simple demande, pourra être utilisé à cette fin.

SEW-USOCOME SAS

48-54 Route de Soufflenheim

B.P. 20185 - 67506 HAGUENAU Cedex

☎ : +33(3) 88 73 67 67 - support.clients@usocome.com

www.usocome.com

Sommaire

1. Introduction	3
2. Composition du MOVIMOT® MM..D	3
3. Démontage du convertisseur	4
4. Démontage de la platine de raccordement	4
5. Branchement des câbles de liaison	5

Modifications

Date	Auteur	Version	Commentaire
01/01/2011	VIDAL / TSC	1.00	Version initiale
01/10/2014	VIDAL / TSC	1.10	Optimisation des visuels + mise en page

1. Introduction

- Pilotage binaire

En cas de pilotage par bornes, la sélection du sens de rotation d'un moteur équipé d'un variateur MOVIMOT® se fait par la commutation de la borne R (X6 :11,12) pour une rotation à droite ou de la borne L (X6 :9,10) pour une rotation à gauche.

- Pilotage par RS485 (option bus de terrain / MLG11A / MBG11A...)

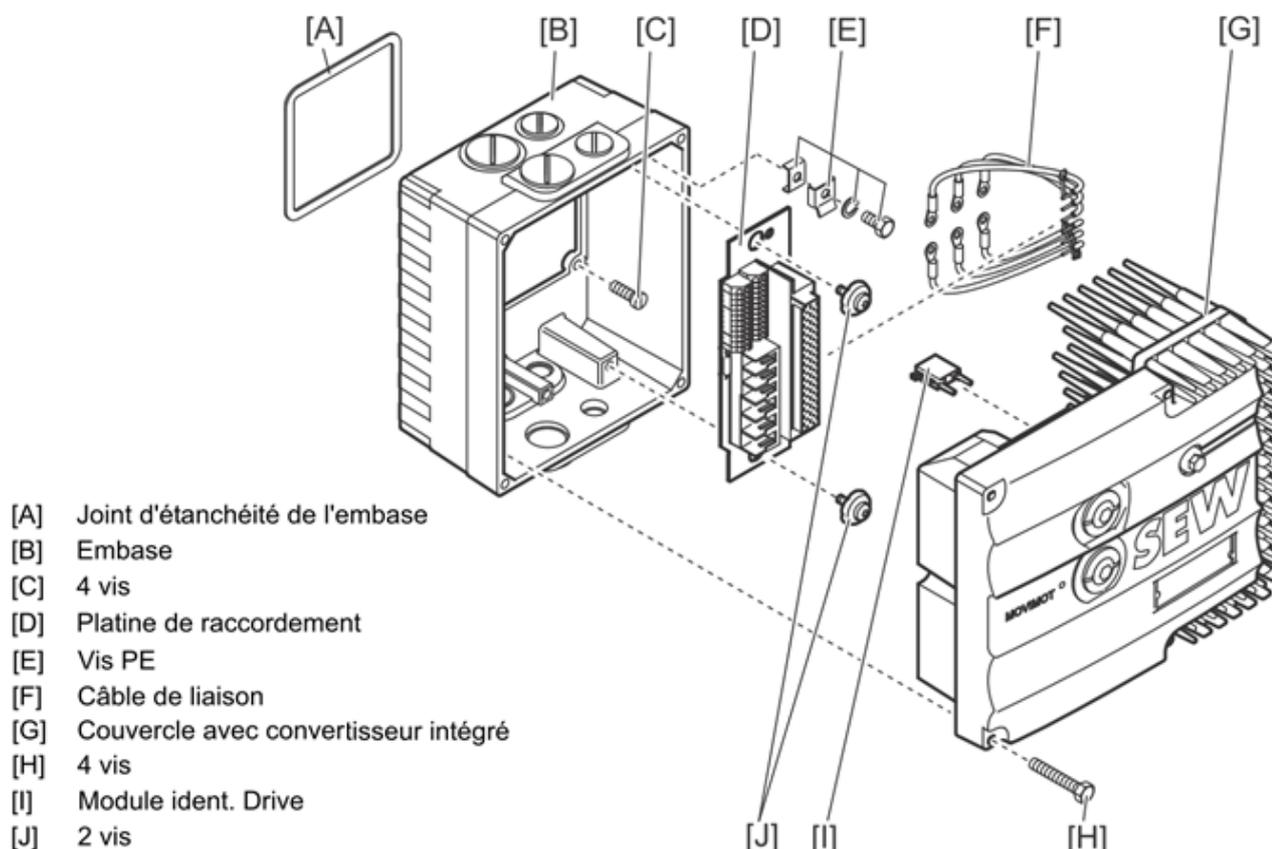
En cas de pilotage d'un moteur équipé d'un variateur MOVIMOT® commandé par RS485, la sélection du sens de rotation se fait par le signe de la vitesse transmise sur la liaison série (signe de la vitesse du bus ou signe de la vitesse sur la console MLG11A ou MBG11A). Une vitesse positive engendre une rotation à droite et une vitesse négative engendre une rotation à gauche.

Il est indispensable pour un pilotage par RS485 dans les 2 sens de rotation, que les bornes R (X6 :11,12) et L (X6 :9,10) soient alimentées en 24 V_{DC}

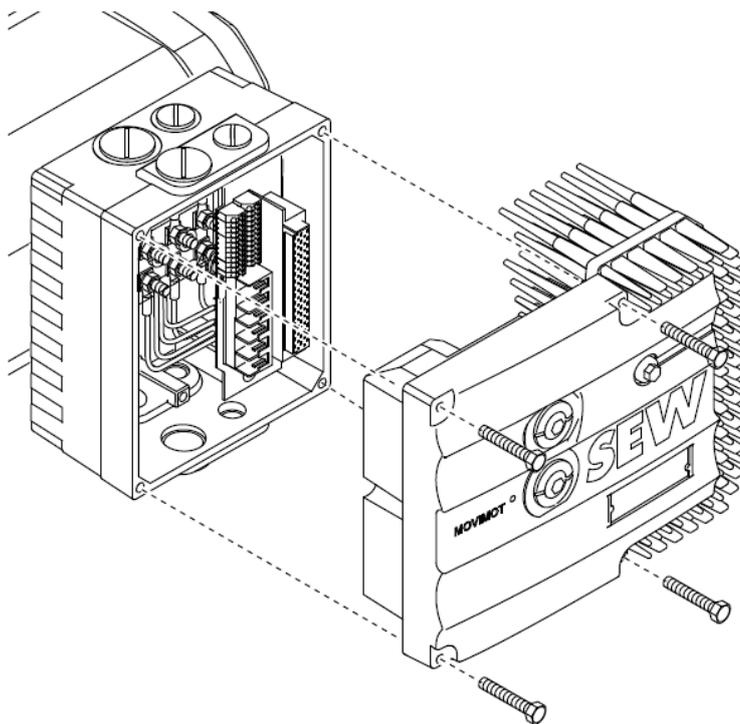
Un même sens de rotation du moteur n'engendre pas forcément un même sens de rotation de la transmission mécanique. Celle-ci est également dépendante de la position de montage, du nombre de trains d'engrenages du réducteur...

Pour des questions de cohérence sur l'installation finale, il peut alors être nécessaire de modifier le sens de rotation du moteur. Pour cela, une inversion de l'ordre des phases du moteur est nécessaire.

2. Composition du MOVIMOT® MM..D



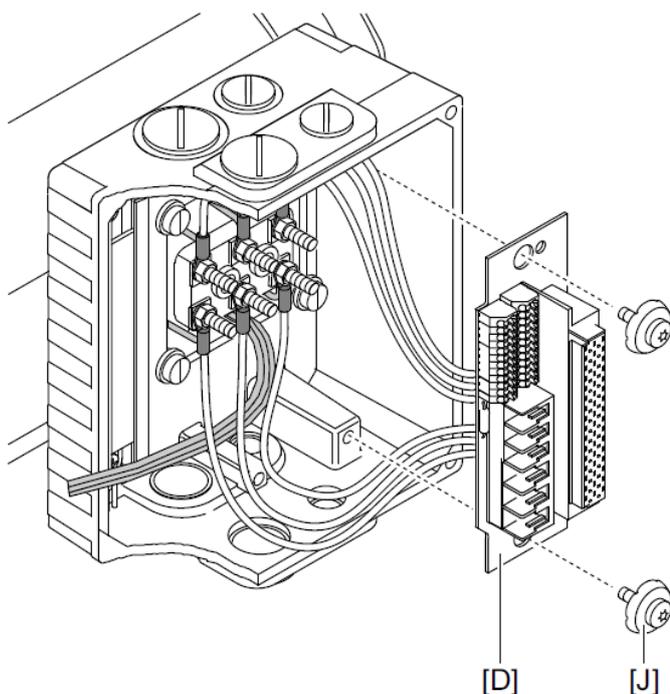
3. Démontage du convertisseur



Retirer le convertisseur MOVIMOT[®] de son embase à l'aide des 4 vis

Pour le remontage, le convertisseur MOVIMOT[®] doit être remplacé avec un couple de serrage de 3 Nm

4. Démontage de la platine de raccordement



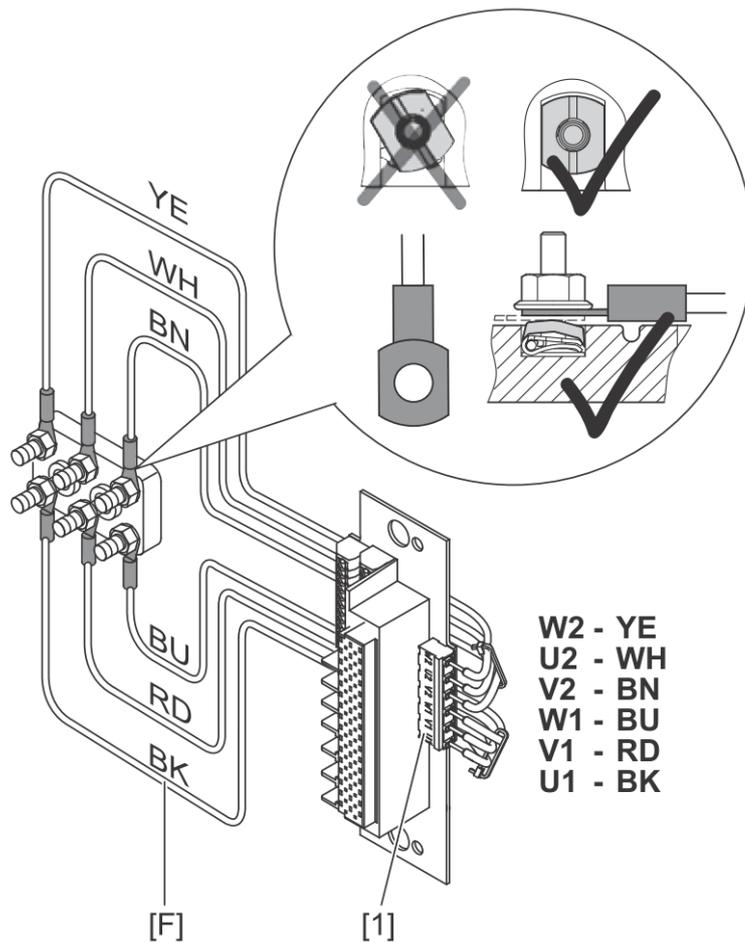
Retirer la platine de raccordement [D] du boîtier, fixée par l'intermédiaire des deux vis [J]

Pour le remontage, insérer la platine de raccordement [D] dans le boîtier, puis la fixer à l'aide des deux vis [J]

(couple de serrage 2,0 - 3,3 Nm)

Les câbles ne doivent en aucun cas être endommagés ou coincés

5. Branchement des câbles de liaison



En montage d'usine, les câbles de liaisons [F] sont branchés conformément au schéma de branchement d'origine (*figure de gauche*)

Le couplage étoile ou triangle du moteur est assuré par la version de la platine de raccordement.

Quelque soit le couplage de la platine de raccordement, pour inverser le sens de rotation du moteur, il est nécessaire d'inverser 2 phases moteur et 2 phases du couplage.

L'inversion des câbles de liaisons [F] se fait à droite sur les bornes [1] de la platine de raccordement, de la manière suivante :

Exemple :

Inversion de U1 et V1 et inversion de W2 et U2.

W2 - WH
U2 - YE
V2 - BN
W1 - BU
V1 - BK
U1 - RD