
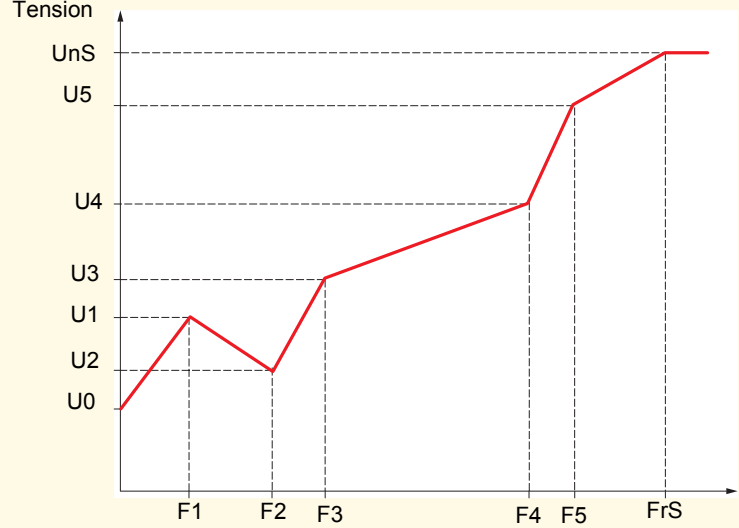


# [1.4 CONTRÔLE MOTEUR] (drC-)

Code	Nom / Description	Plage de réglage	Réglage usine
<b>C E E</b>	<input type="checkbox"/> [Type cde moteur]		[SVC U] (UUC)
<b>U U C</b>	<input type="checkbox"/> [SVC U] (UUC) : Contrôle vectoriel de flux en tension, en boucle ouverte, avec compensation automatique du glissement en fonction de la charge. Ce type de commande est recommandé en cas de substitution d'un ATV58. Il permet la marche avec plusieurs moteurs raccordés en parallèle sur un même variateur, s'ils sont identiques.		
<b>C U C</b>	<input type="checkbox"/> [SVC I] (CUC) : Contrôle vectoriel de flux en courant, en boucle ouverte. Ce type de commande est recommandé en cas de substitution d'un ATV58F utilisé en boucle ouverte. Il ne permet pas la marche avec plusieurs moteurs raccordés en parallèle sur un même variateur.		
<b>F U C</b>	<input type="checkbox"/> [FVC] (FUC) : Contrôle vectoriel de flux en courant, en boucle fermée pour moteur avec capteur type codeur incrémental, choix possible seulement si une carte codeur incrémental est présente. L'utilisation d'un codeur délivrant seulement un signal "A" ne permet pas ce fonctionnement. Ce type de commande est recommandé en cas de substitution d'un ATV58F utilisé en boucle fermée. C'est le plus performant en précision de vitesse et de couple, il permet l'obtention du couple à vitesse nulle. Il ne permet pas la marche avec plusieurs moteurs raccordés en parallèle sur un même variateur. <p> <b>Il est impératif que la vérification du codeur page 81 soit effectuée avec succès avant de sélectionner [FVC] (FUC).</b></p>		
<b>U F 2</b>	<input type="checkbox"/> [U/F 2pts] (UF2) : Loi U/F simple, sans compensation de glissement. Il permet la marche avec : <ul style="list-style-type: none"> <li>- des moteurs spéciaux (rotor bobiné, rotor conique...)</li> <li>- plusieurs moteurs en parallèle sur un même variateur.</li> <li>- moteurs haute vitesse</li> <li>- moteurs de faible puissance par rapport à celle du variateur.</li> </ul>		
<b>U F 5</b>	<input type="checkbox"/> [U/F 5pts] (UF5) : Loi U/F à 5 segments : comme la loi U/F 2 pts, mais permet en plus d'éviter les phénomènes de résonances (saturation). <div style="margin-top: 10px;">  <p>La loi est définie par les valeurs des paramètres UnS, FrS, U0 à U5 et F1 à F5.</p> <p><math>FrS &gt; F5 &gt; F4 &gt; F3 &gt; F2 &gt; F1</math></p> </div>		

## [1.4 CONTRÔLE MOTEUR] (drC-)

### Paramètres de moteur synchrone :

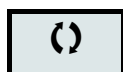
Ces paramètres sont accessibles si [Type cde moteur] (Ctt) page 73 = [Mot. sync.] (SYn). Dans ce cas les paramètres de moteur asynchrone sont inaccessibles.

Code	Nom / Description	Plage de réglage	Réglage usine
<b>nCrS</b>	<input type="checkbox"/> <b>[Courant nom. syn.]</b> Courant nominal du moteur synchrone inscrit sur sa plaque signalétique.	0,25 à 1,5 In (2)	Selon calibre variateur
<b>nSPS</b>	<input type="checkbox"/> <b>[Vitesse nom. syn.]</b> Vitesse nominale du moteur synchrone inscrite sur sa plaque signalétique. Sur l'afficheur intégré 0 à 9999 RPM puis 10.00 à 60.00 kRPM.	0 à 60000 RPM	Selon calibre variateur
<b>PPnS</b>	<input type="checkbox"/> <b>[Paires pôles syn.]</b> Nombre de paires de pôles du moteur synchrone.	1 à 50	Selon calibre variateur
<b>PHS</b>	<input type="checkbox"/> <b>[Constante FEM syn.]</b> Constante de FEM du moteur synchrone, en mV par RPM (tension crête par phase). Sur l'afficheur intégré 0 à 9999 puis 10.00 à 65.53 (10000 à 65536).	0 à 65535	Selon calibre variateur
<b>LdS</b>	<input type="checkbox"/> <b>[Inductance axe d]</b> Inductance statorique axe "d" en mH (par phase). Sur les moteurs à pôles lisses [Inductance axe d] (LdS) = [Inductance axe q] (LqS) = Inductance statorique L.	0 à 655,3	Selon calibre variateur
<b>LqS</b>	<input type="checkbox"/> <b>[Inductance axe q]</b> Inductance statorique axe "q" en mH (par phase). Sur les moteurs à pôles lisses [Inductance axe d] (LdS) = [Inductance axe q] (LqS) = Inductance statorique L.	0 à 655,3	Selon calibre variateur
<b>rSAS</b>	<input type="checkbox"/> <b>[Résist. stator syn.]</b> Résistance statorique à froid (par enroulement). Le réglage usine est remplacé par le résultat de l'auto-réglage si celui ci est effectué. La valeur peut être renseignée par l'utilisateur s'il la connaît. Valeur en milliohms (mΩ) jusqu'à 75 kW, en centièmes de milliohms (mΩ/100) au dessus de 75 kW. Sur l'afficheur intégré 0 à 9999 puis 10.00 à 65.53 (10000 à 65536).	Selon calibre variateur	Selon calibre variateur

Code	Nom / Description	Plage de réglage	Réglage usine
<b>uFr</b>	<input type="checkbox"/> <b>[Compensation RI]</b> (1) Paramètre accessible si [Type cde moteur] (Ctt) différent de [U/F 2pts] (UF2) et de [U/F 5pts] (UF5). Permet d'optimiser le couple à très basse vitesse (augmenter la [Compensation RI] (UFr) s'il y a manque de couple). S'assurer que la valeur de la [Compensation RI] (UFr) n'est pas trop élevée moteur à chaud (risque d'instabilité).	25 à 200%	100%
<b>SLP</b>	<input type="checkbox"/> <b>[Comp. glissement]</b> (1) Paramètre accessible si [Type cde moteur] (Ctt) différent de [U/F 2pts] (UF2), de [U/F 5pts] (UF5), et de [Mot. Synchr] (SYn). Permet d'ajuster la compensation de glissement autour de la valeur fixée par la vitesse nominale moteur. Sur les plaques moteurs, les indications de vitesse ne sont pas forcément exactes. • Si le glissement réglé est < glissement réel : le moteur ne tourne pas à la bonne vitesse en régime établi, mais à une vitesse inférieure à la consigne. • Si le glissement réglé est > glissement réel : le moteur est surcompensé et la vitesse est instable.	0 à 300%	100%

(1) Paramètre également accessible dans le menu [1.3 REGLAGES] (SE-).

(2) In correspond au Courant nominal variateur indiqué dans le guide d'installation et sur l'étiquette signalétique du variateur.



Paramètre modifiable en marche et à l'arrêt.