



## **MOTOMATE**

Câblage et programmation de l'association entre :

Moteur Brushless et

*le contrôleur logique Millenium II+* 





#### Crouzet MOTOMATE - Qu'est-ce que c'est?



# Solutions simples pour mouvements programmables

#### Millenium II+



Marche / Frein

Sens de rotation

Vitesse (PWM)

Info 12 tops/tr

Info retour sens

#### **Moteur Brushless**



#### ➡ Le contrôleur logique Millenium II+ :

- Compte les tops de position
- Pilote le mouvement
- Pilote les rampes de vitesse
- Détecte le coincement
- Permet le paramétrage

#### **⇒** Le Moteur Brushless :

- Emet 12 tops par tour
- Accélère, freine, s'arrête
- Suit la consigne de vitesse
- Limite le courant
- Informe de son sens de rotation





Type	Vitesse maximum	Couple disponible	Référence Code 8
Sortie directe	2200 tr/mn	0,14 N.m	80 140 004
Réducteurs à angle droit			
Rapport = 5	440 tr/mn	0,6 N.m	80 141 001
Rapport = 10	220 tr/mn	1,0 N.m	80 141 002
Rapport = 20	110 tr/mn	1,7 N.m	80 141 003
Rapport = 30	74 tr/mn	2,1 N.m	80 141 004
Rapport = 50	44 tr/mn	2,0 N.m	80 141 006
Réducteurs planétaires			
Rapport = 7	316 tr/mn	0,8 N.m	80 149 601
Rapport = 46	48 tr/mn	5,0 N.m	80 149 602
Rapport = 308	7 tr/mn	30,0 N.m	80 149 603





Type	Vitesse maximum	Couple disponible	Référence Code 8
Sortie directe	3250 tr/mn	0,24 N.m	80 180 001
Réducteurs à angle droit			
Rapport = 5	650 tr/mn	1,0 N.m	80 181 001
Rapport = 10	325 tr/mn	1,7 N.m	80 181 002
Rapport = 20	163 tr/mn	2,9 N.m	80 181 003
Rapport = 30	108 tr/mn	3,5 N.m	80 181 004
Rapport = 50	65 tr/mn	3,4 N.m	80 181 006
Réducteurs planétaires			
Rapport = 5	650 tr/mn	1,0 N.m	80 189 701
Rapport = 27	120 tr/mn	4,5 N.m	80 189 702
Rapport = 139	23 tr/mn	20,0 N.m	80 189 703



## Crouzet Millenium II+ pour MOTOMATE



Type	Nombre entrées / sorties	Extensible	Référence Code 8
IP20 avec afficheur			
SA12	8/4	NON	88 950 042
SA20	12 / 8	NON	88 950 052
XT20	12 / 8	OUI	88 950 062
IP20 sans afficheur			
EC12	8 / 4	NON	88 950 022
EC20	12 / 8	NON	88 950 032
IP00 carte nue			
CN12	8 / 4	NON	Consulter CROUZET
CN20	12 / 8	NON	Consulter CROUZET



#### Moteur brushless 30W - Câblage



#### Moteur Brushless <u>30 watts</u>: Connexion au Millenium II+:

Noir : Masse (puissance) Entrée -

Rouge : Alimentation 24V Entrée +

Bleu : Masse (Signaux) Entrée -

Marron : Entrée vitesse 0-10V Borne NC (non utilisé)

Orange : Entrée vitesse PWM Sortie O3

Jaune : Entrée Sens Sortie O2

Vert : Entrée Marche / Arrêt Sortie O1

Blanc (ou violet) : Sortie codeur
 Entrée I1 (ajouter résistance 3,3 Kohm)

- Une résistance de 3,3 Kohm doit être connectée entre l'entrée !1 et l'entrée +
- Les émetteurs des sorties doivent être reliés au 24V (côté flèche)
- Note: Le brushless 80W dispose d'une sortie info sens qu'il faut relier à l'entrée I2. Dans le cas du 30W, cette sortie peut être simulée en connectant un fil entre la sortie O2 et l'entrée I2 du Millenium II+.
- Attention : En l'absence d'une véritable sortie info sens, le comptage des impulsions peut se décaler légèrement si le moteur subit un changement brutal de sens ou s'il est forcé mécaniquement à l'opposé de son sens de marche.



#### Moteur brushless 80W - Câblage



Moteur Brushless <u>80 watts</u>: Connexion au Millenium II+:

– Marron : Alim 24V (puissance) Entrée +

– Noir : Masse (puissance) Entrée -

Noir : Masse (Signaux) Entrée -

Vert : Entrée Marche / Arrêt Sortie O1

Jaune : Entrée Sens Sortie O2

Orange : Entrée vitesse PWM Sortie O3

Marron : Impulsions codeur Entrée I1

Rouge : Info Sens codeur Entrée I2

Bleu : Limite de couple Sortie O4 (optionnel)

Violet : Info saturation couple Entrée I3 (optionnel)

Ne pas connecter de résistance 3,3 Kohm

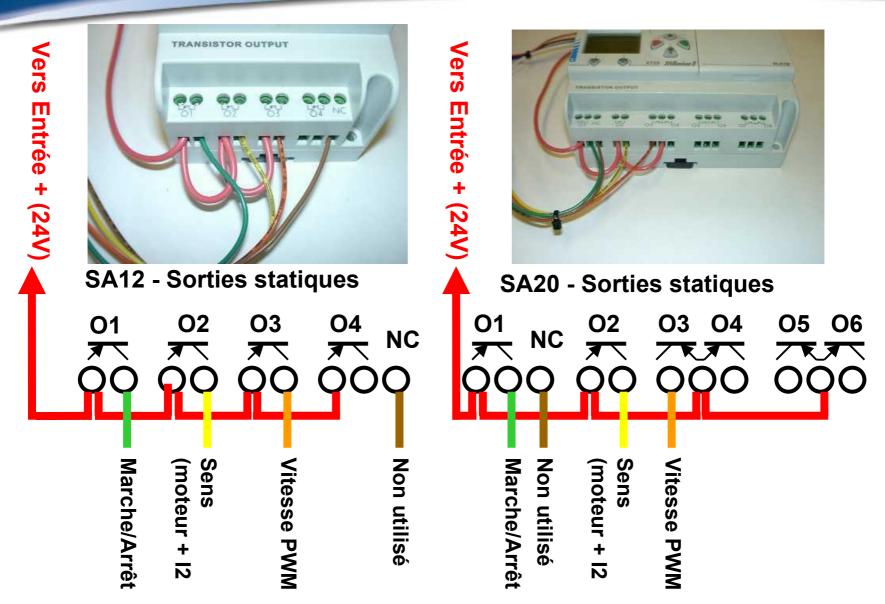
Les émetteurs des sorties doivent être reliés au 24V (côté flèche)

 Note: Les impulsions codeur et le sens codeur doivent impérativement être reliées aux entrées l1 et l2 du Millenium II+ pour un bon fonctionnement du comptage rapide.



#### Brushless 30W / Millenium II+ : Câblage des sorties contrôleur logique



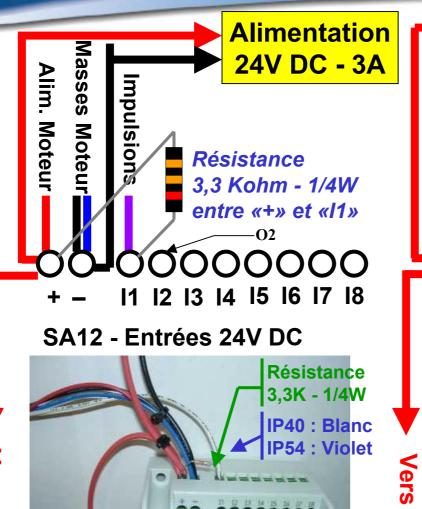




#### Brushless 30W / Millenium II+ : Câblage des entrées contrôleur logique

sorties





Alimentation 24V DC - 3A

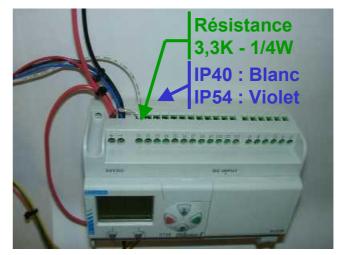
Résistance 3,3 Kohm - 1/4W entre «+» et «I1»

O2

OOOOOOOO

+ - I1 I2 I3 I4 I5 I6 I7 I8 I9 10 11 12

SA20 - Entrées 24V DC

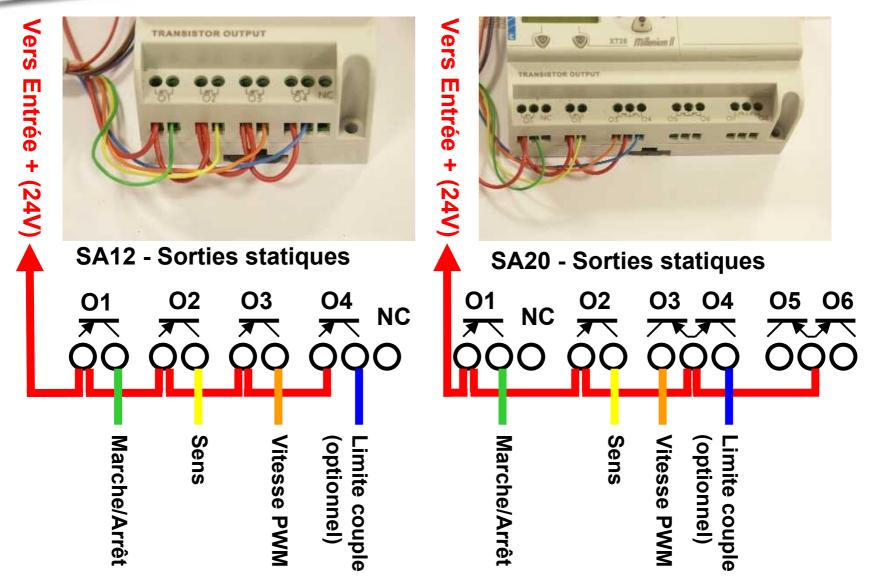


**Vers sorties** 



#### Brushless 80W / Millenium II+ : Câblage des sorties contrôleur logique

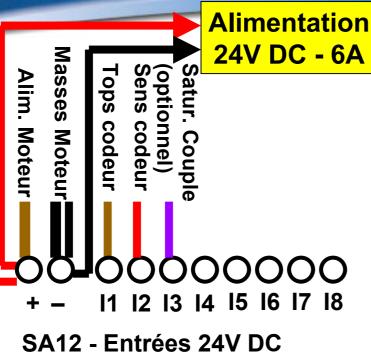






#### Brushless 80W / Millenium II+: Câblage des entrées contrôleur logique





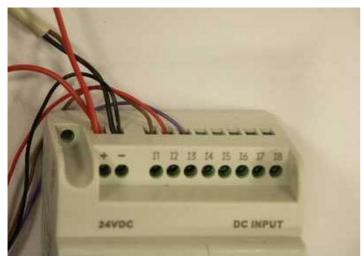
24V DC - 6A

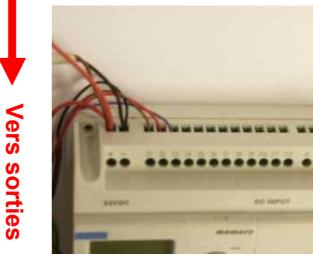
**Alimentation** 24V DC - 6A

Masses Moteur Alim. Moteur

13 14 15 16 17 18 19 10 11 12

SA20 - Entrées 24V DC



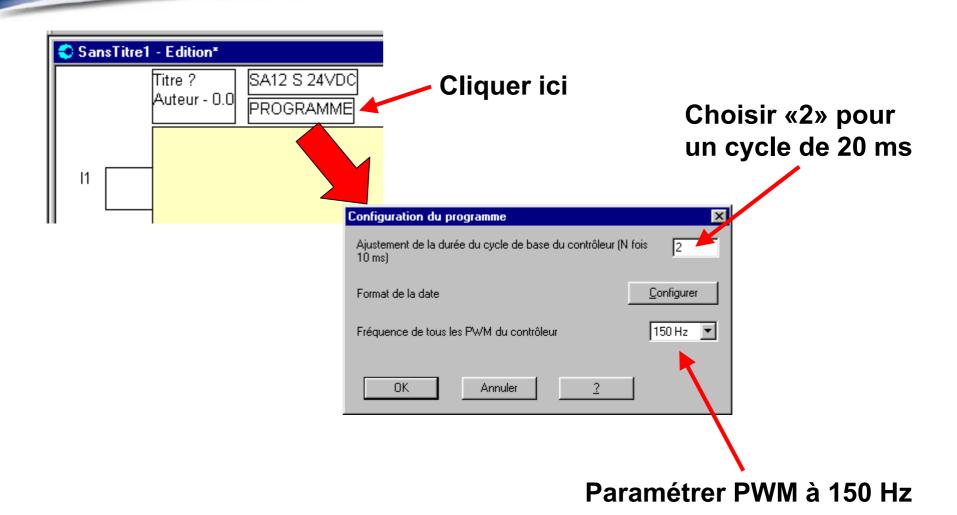


**Vers sorties** 



## Brushless - Millenium II+: Configuration du programme







#### rouzet Brushless - Millenium II+ : Blocs spécifiques

Le patch motomate installe les blocs fonctions suivants :





### (disponibles dans le menu FBD\_C de l'atelier Millenium II+)

#### Fast count (comptage rapide)

Permet le comptage des impulsions moteur (12 tops/tour) Indique la position et calcule la vitesse



#### **Etape mouvement (GRAFCET)**

Permet d'atteindre une position cible avec rampes de vitesse L'étape est validée une fois le mouvement terminée



#### Multiplexeur moteur

Permet de regrouper les sorties «marche/arrêt», «sens», et «vitesse» de plusieurs étapes mouvement



#### **Etape temporisation (GRAFCET)**

Permet de réaliser une temporisation entre deux mouvements L'étape est validée lorsque le temps indiqué est écoulé



#### **Mémorisation**

Permet de capturer et mémoriser une donnée, par exemple les positions extrêmes d'un système mécanique



#### Crouzet Brushless - Millenium II+ : Bloc «Fast Count»



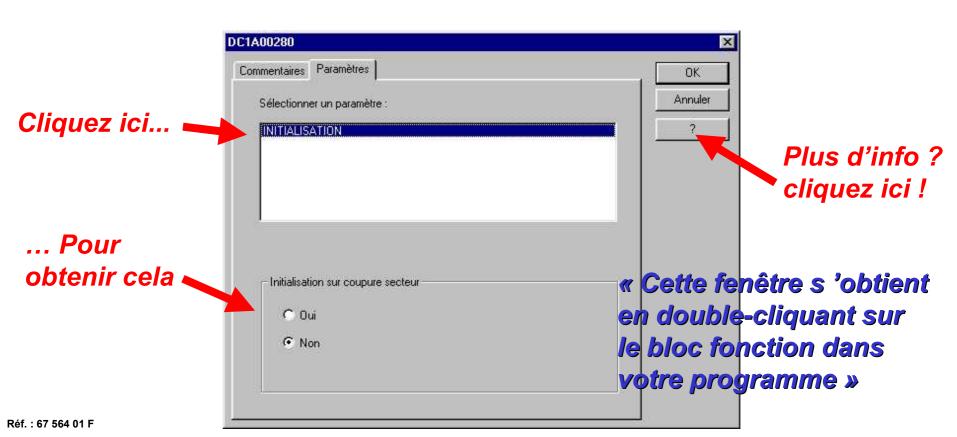
## «Compte les impulsions sur l'entrée 1 du Millenium II+ jusqu'à 4 KHz» «le sens de comptage est lu sur l'entrée I2»

Inhibition comptage Remise à zéro compteur



Position (valeur compteur)
Vitesse (nb de tops en 200ms)

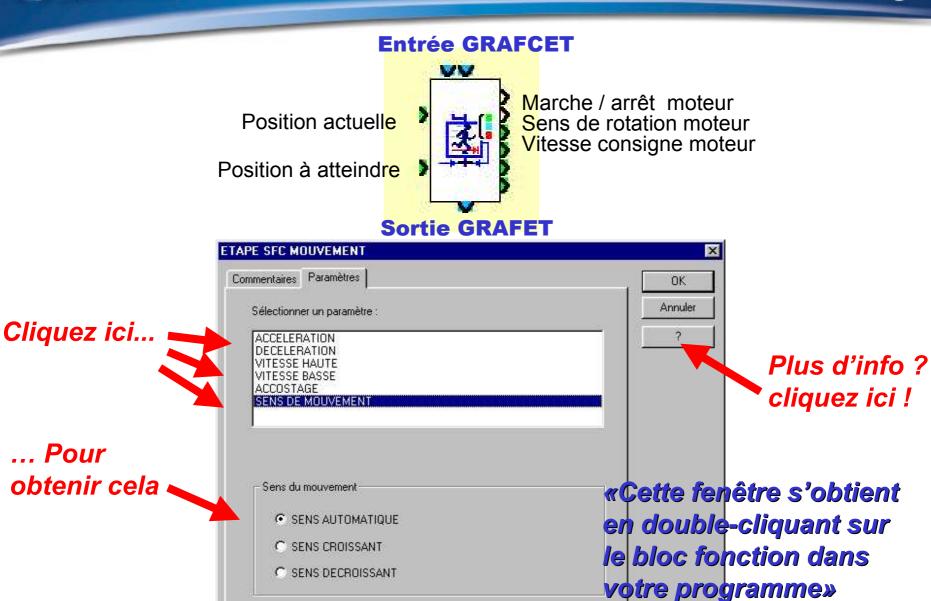
«Multiplier x25 pour obtenir des tr/mn»





## **Brushless - Millenium II+: Bloc «Etape Mouvement»**







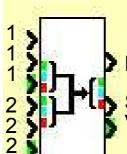
#### **Brushless - Millenium II+: Bloc «Multiplexeur Moteur»**



Marche / arrêt moteur 1 Sens de rotation moteur 1 Vitesse consigne moteur 1

Marche / arrêt moteur 2 Sens de rotation moteur 2 Vitesse consigne moteur 2

MULTIPLEXEUR MOTEUR



Marche / arrêt moteur

Sens de rotation moteur Vitesse consigne moteur

Commentaires OK Annuler Commentaire «Pas de paramètres Plus d'info? pour cette fonction» cliquez ici! Afficher le commentaire «Cette fenêtre s'obtient Afficher le n° de bloc en double-cliquant sur le bloc fonction dans votre programme»

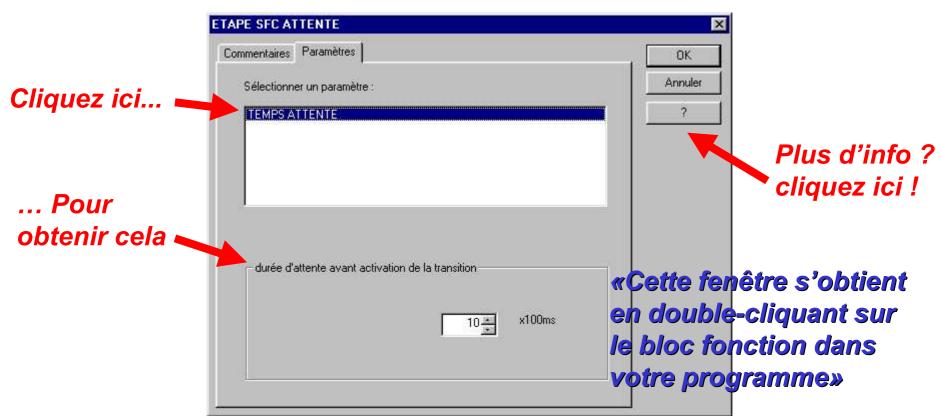


## Brushless - Millenium II+: Bloc «Etape Temporisation»











#### **Brushless - Millenium II+: Bloc «Mémorisation»**

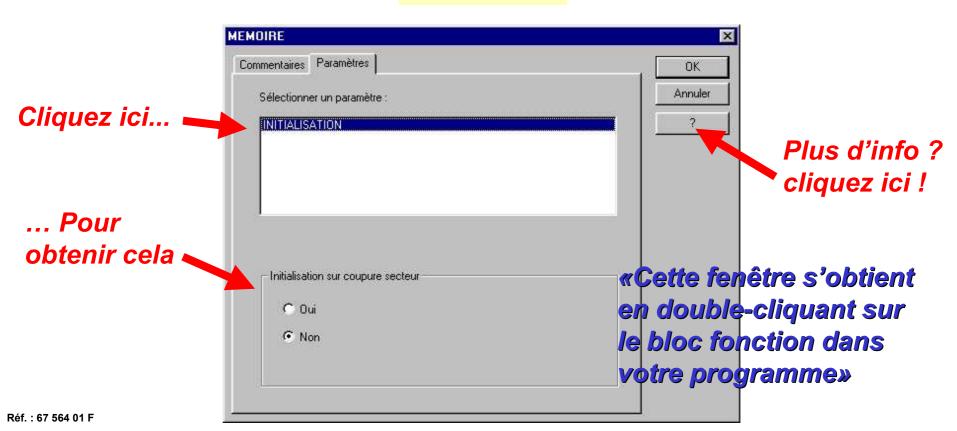




Top de mémorisation MEMD Valeur mémorisée Remise à zéro mémoire



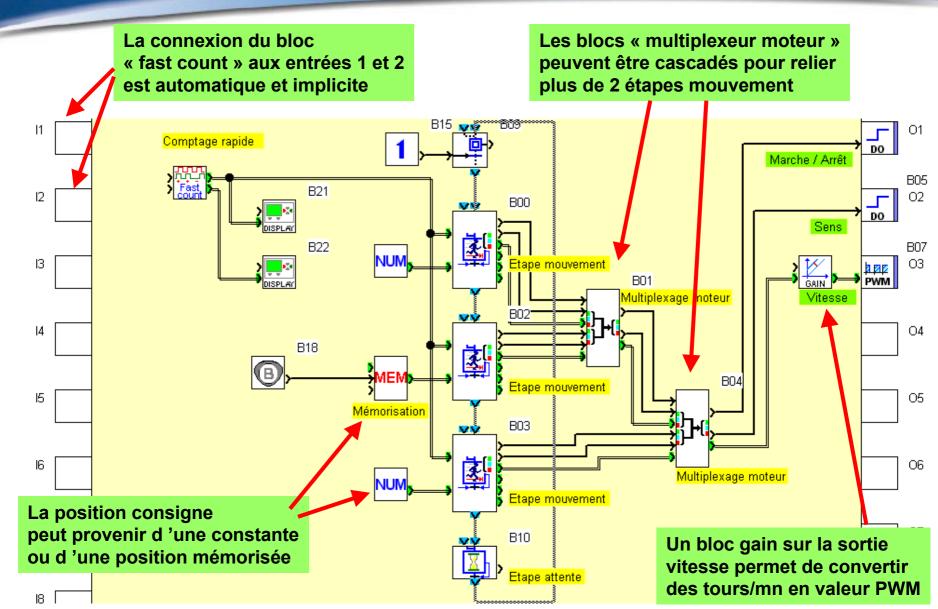
(par exemple, position fin de course)





## **Brushless - Millenium II+: Exemple de programmation**

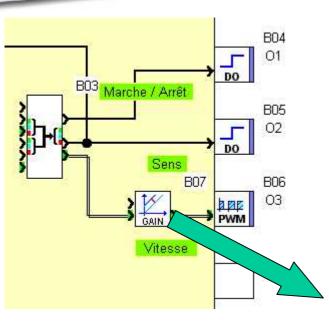






## Brushless - Millenium II+: Calibration du gain vitesse





« Pour transformer des tours / minute en valeur de sortie PWM, multiplier par 255 et diviser par vitesse à vide :

- Moteurs 30 watts: 255/3100 RPM - Moteurs 80 watts: 255/4200 RPM

GAIN (Gain =  $A/B \times valeur + C$ ) X Commentaires Paramètres OK. Annuler Gain:  $y = (A/B) x + C^{-1}$ 255 (-32768...32767) Numérateur de Gain (A) (-32768...32767) **=** 4200 Dénominateur de Gain (B) et (non nul) (-32768...32767) Offset (C) Plage: 255 (-32768...32767) Limite supérieure Limite inférieure (-32768...32767)

Plage: Toujours comprise entre les valeurs 0 et 255



## Brushless - Millenium II+: Info sens de rotation



#### **Pour version 30 W seulement**

Le timer permet de tenir compte de l'inertie du système à la fin d'un mouvement pour éviter de compter à contre-sens lorsque la sortie sens de rotation passe de 1 à 0

Sur le 30W, en l'absence d'une réelle sortie info sens, câbler la sortie O2 sur l'entrée l2 pour recréer cette information au niveau du bloc comptage rapide

# TIMER A/C (Temporisateur A/C)

#### Pour les versions 80W (électronique BTN)

La sortie « info sens » peut être directement exploitée pour gérer le sens de comptage sans risque de décalage (connexion sur l'entrée 2)

Retard MARCHE

O x x100ms
(0...32767)

Retard ARRET

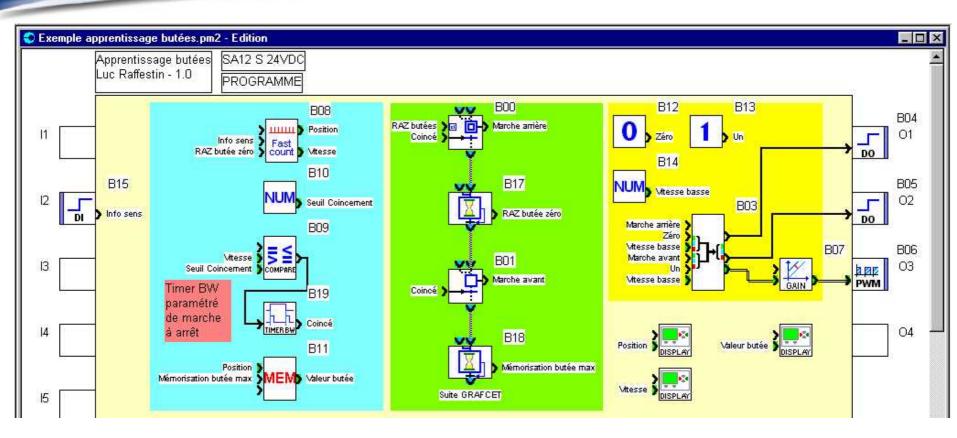
Governmentaires Paramètres x100ms
(0...32767)

Fonction mentaires Paramétrer retard marche à O et retard arrêt en fonction de l'inertie du système



## Brushless - Millenium II+ : Apprentissage butées





#### Principe apprentissage:

- Reculer jusqu'à détection coincement
- Mettre à zéro compteur
- avancer jusqu'à détection coincement
- Mémoriser la position

#### Principe détection coincement :

- Comparer la vitesse avec une valeur seuil
- Coincé si vitesse passe sous le seuil
- Conseil : Vérifier que la sortie marche/arrêt est à 1 pour distinguer d'un arrêt volontaire