GINO-AKA

Automatisation industrielle



AKAMAS 2.0

Catalogue Produit



1 Informations générales

Le démarrage d'un moteur à bague est influencé par de nombreux facteurs. La réalisation d'un démarrage doux (progressif) de la charge entraînée est primordiale afin d'éviter de fortes contraintes mécaniques du système d'entraînement et des pics de courant élevés.

Avec le dispositif de surveillance AKAMAS, GINO-AKA fournit un outil spécialement conçu pour mesurer les courants rotoriques sur deux phases du rotor des moteurs et calcule les caractéristiques de performance de plusieurs démarrages en temps réel. Les données mesurées par l'AKAMAS sont enregistrées dans un logiciel personnalisé et peuvent être analysées par les utilisateurs. De plus, les courbes de démarrage et les indicateurs de performance sont affichés sur l'écran tactile intégré.

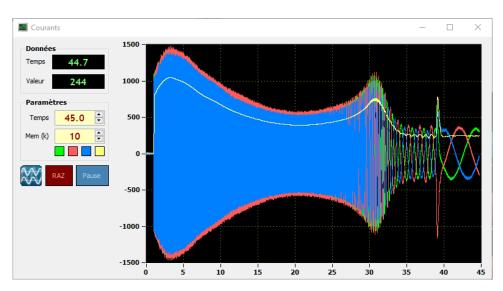
L'AKAMAS est le premier dispositif autonome qui permet aux utilisateurs de disposer d'une analyse solide basée sur les mesures d'un démarrage et leur permet d'ajuster les paramètres du démarreur liquide afin de répondre aux exigences de l'application. En outre, il peut être utilisé comme un dispositif de surveillance à distance qui permettra de détecter si le comportement de démarrage se détériore dans le temps et d'informer l'utilisateur sur la nécessité de mener des travaux de maintenance.

Les indicateurs de performance et les caractéristiques de démarrage calculés par l'AKAMAS sont les suivants :

- Courant rotorique du moteur en A;
- Vitesse du moteur en temps réel en TR/min ;
- Puissance transmise sur l'arbre du moteur en kW;
- Glissement moteur en temps réel en % ;
- Crête de courant de court-circuit en A ;
- Ratio du LRS.

L'AKAMAS est disponible sous forme portative et est livré avec deux capteurs de courant dimensionnés pour les moteurs. Les capteurs de courant peuvent être placés dans l'armoire haute tension du LRS, sur les raccordements entre le moteur et le démarreur ainsi que sur le bornier du moteur.

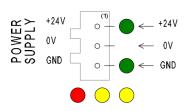
L'AKAMAS est également disponible comme option intégrée et précâblée dans les démarreurs liquides GINO-AKA de type AKEP et MAK.



Tracé du courant rotorique AKAMAS

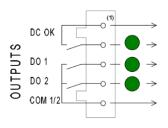
2 Câblage

Connecteur C1: Alimentation électrique



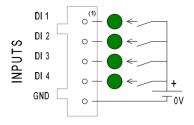
#	Les signaux	Utilisation
1	Positif (+)	+24 VCC
2	Négatif (—)	0 VCC
3	GND	Mise à la terre

Connecteur C2: Sortie logique AoN



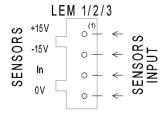
#	Les signaux	Utilisation
1	Sortie logique 1	Sortie logique 1
2	Jorde logique i	Jorde logique 1
3	Sortie logique 2	Sortie logique 2 :
		CA/CC
4	Sortie logique 3	Sortie logique 3 :
		CA/CC
5	SL2/SL3 commun	SL2/SL3 commun

Connecteur C3: Entrées logiques AoN



#	Les signaux	Utilisation
1	Entrée logique 1	12 à 24 VCC
2	Entrée logique 2	12 à 24 VCC
3	Entrée logique 3	12 à 24 VCC
4	Entrée logique 4	12 à 24 VCC
5	Zéro commun	0V CC

Connecteurs CT1, CT2, CT3 et CT4 : Capteurs de courant



#	Les signaux	Utilisation
1	+15V	À n'utiliser qu'avec des capteurs de courant compatibles
2	-15 V	
3	Signal	
4	OV	

3 Normes et règlementations

EN 61000-6-4Compatibilité électromagnétique (CEM)

EN 61000-6-2 (compatibilité électromagnétique CEM)

Directive 2014/35/UE relative aux équipements à basse tension

4 Données d'entrée requises

Puissance (P, kW)

Puissance nominale du moteur entre 100 kW et 5000 kW

Tension rotorique (U₂, V)

Comme indiqué sur la fiche technique ou la plaque signalétique du moteur entre 500V et 5000V

Courant rotorique (I₂, A)

Comme indiqué sur la fiche technique ou la plaque signalétique du moteur entre 100A et 5000A

Vitesse du moteur (n, tr/min)

Vitesse nominale du moteur. Il ne s'agit pas de la vitesse synchrone du moteur

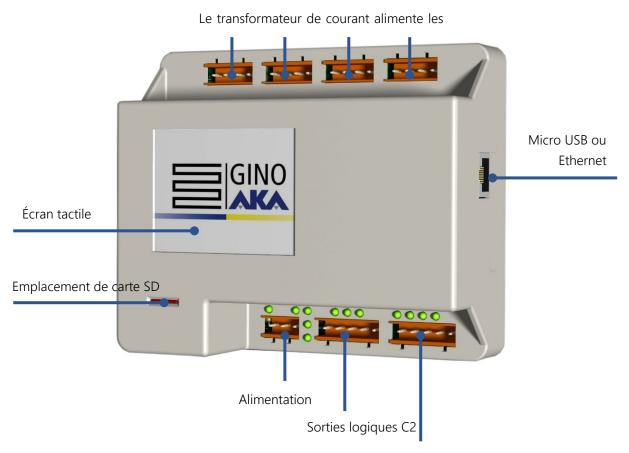
C_{max}/C_n: Facteur

Le rapport du couple de décrochage maximal, au couple normal. Valeur par défaut 2,5.

Fréquence (f, Hz)

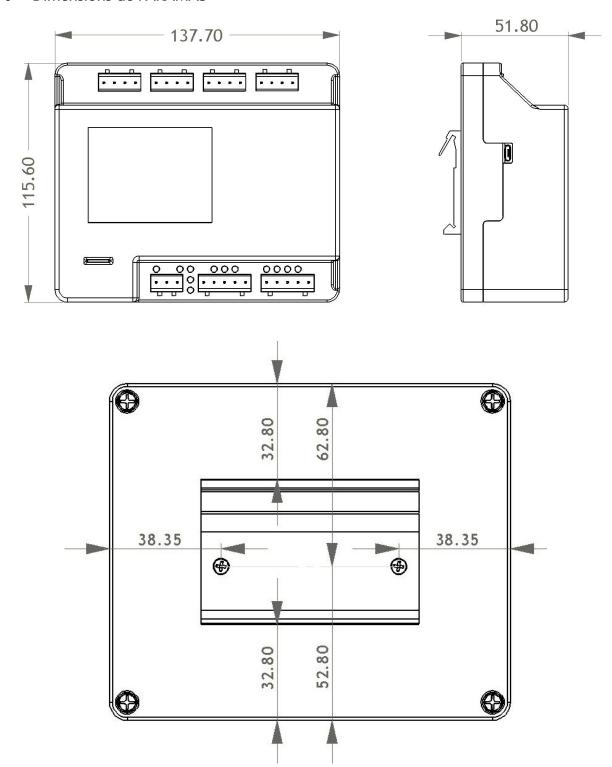
Fréquence du réseau électrique (50 Hz ou 60 Hz)

5 Disposition du système



Entrées logiques C3

6 Dimensions de l'AKAMAS







GINO-AKA SAS ZAC du Bois Chaland 15 rue des Pyrénées 91090 LISSES France

info@aka.fr/www.gino-aka.com