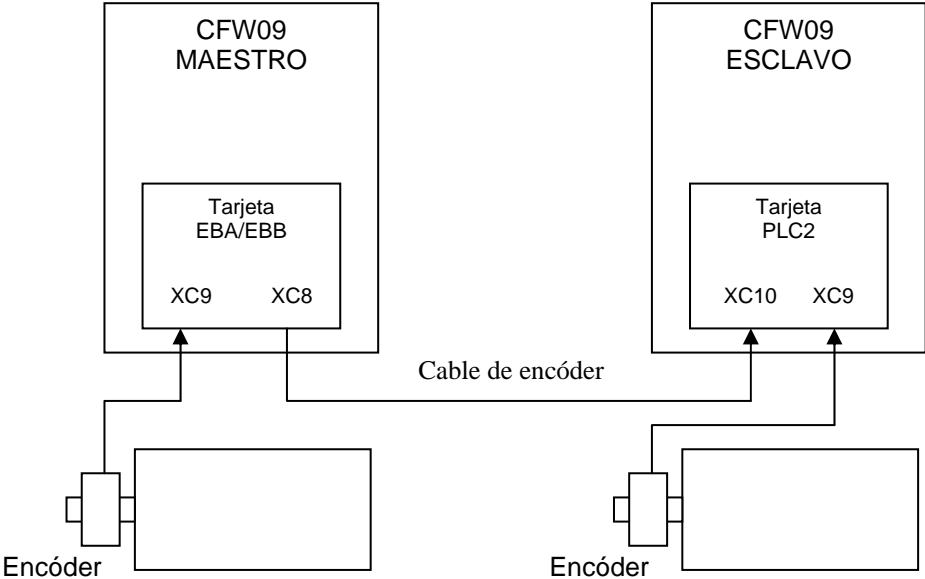


CONFIGURACIÓN MAESTRO-ESCLAVO MEDIANTE CONVERTIDORES DE FRECUENCIA CFW09

En el presente documento se muestran los tres principales métodos de configuración maestro-esclavo usando los convertidores de frecuencia CFW09 para sincronismo de posición o velocidad.

1) Maestro con tarjeta EBA o EBB y Esclavo con tarjeta PLC2. Este es el mejor método.

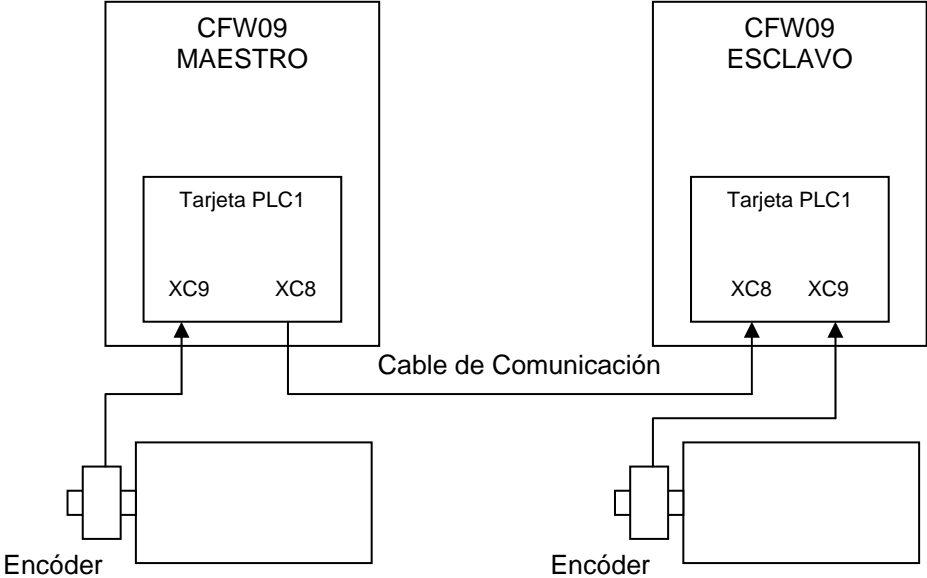


Características:

- Control de posición o velocidad;
- Necesario Encóder.

La tarjeta de expansión debe ser tener la opción de repetición de señal de encóder (EBA.01, EBB.01 o EBB.04)

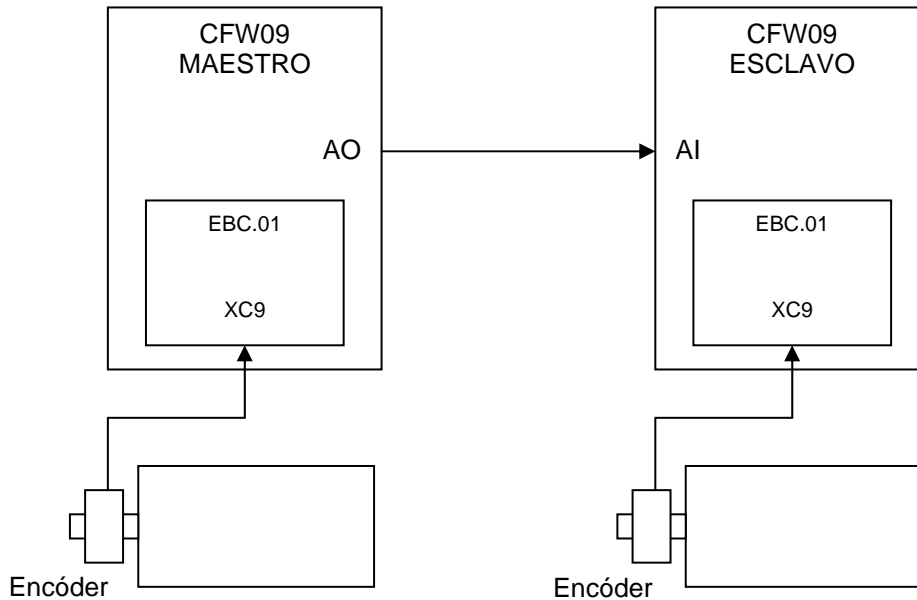
2) Maestro y Esclavo con tarjeta PLC1. Esta es la mejor solución considerando la relación coste/beneficio.



Características:

- Control de Posición o velocidad;
- Red CAN.
- Encóder

3) Maestro y Esclavo mediante entradas/salidas analógicas. Este es el método más simple y económico, pero su rendimiento es peor en comparación con los anteriores.



- Es posible obtener un mejor resultado utilizando las entradas y salidas analógicas de la tarjeta EBA, cuya resolución es de 14 bits.
- Este método solo puede realizar sincronismo de velocidad. No es posible realizar sincronismo de posición con este método.