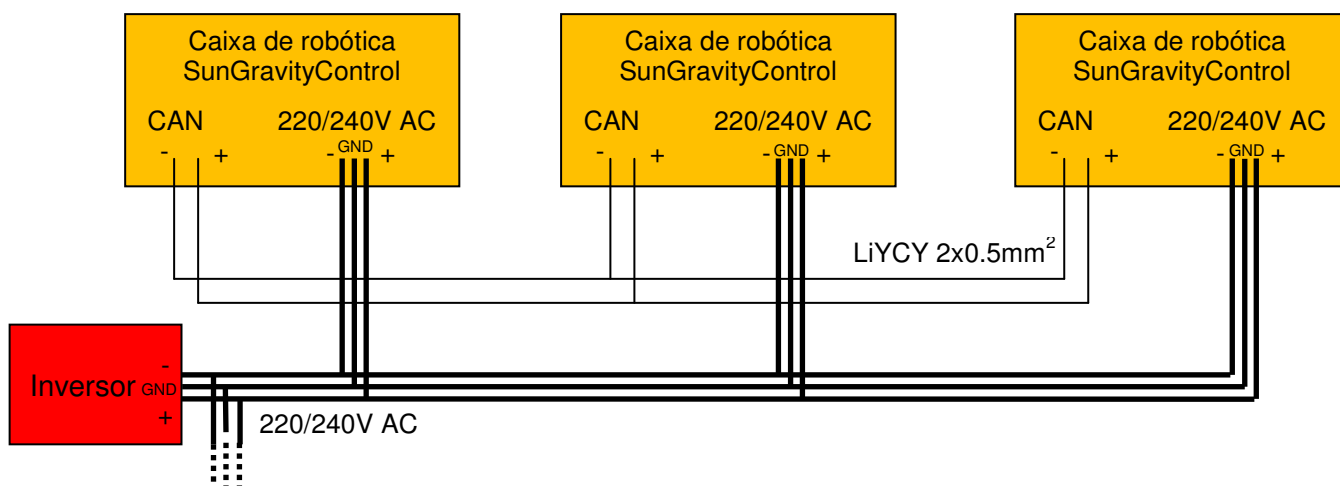


Esquema de ligações para alimentação 220V AC e comunicações CAN para as caixas de robótica SunGravityControl

Este esquemático representa o modo correcto de ligação dos cabos de alimentação 220V AC e dos cabos de comunicação CAN para as caixas de robótica SunGravityControl

A caixa de robótica de cada seguidor tem que estar ligada à alimentação 220V AC. A alimentação 220V AC para as caixas de robótica deve estar ligada imediatamente à saída do inversor. As alimentações 220V AC de todas as caixas de robótica devem estar ligadas em paralelo. O cabo de alimentação 220V AC deve estar dimensionado para um consumo de pico de 20W por seguidor.

As caixas de robótica de todos os seguidores de uma instalação têm que ser ligadas em paralelo para formar uma rede de comunicações CAN. Deve ser utilizado cabo do tipo LiYCY 2x0.5mm² em instalações com menos de 10 seguidores e, cabo do tipo LiYCY 2x1mm² em instalações com 10 ou mais seguidores.



Nota: Deve ter-se especial atenção à polaridade dos cabos de comunicação CAN.

A caixa de robótica só pode ser aberta por pessoal devidamente treinado.

Qualquer operação na caixa de electrónica tem que ser realizada por pessoal devidamente treinado para evitar danos ao sistema e lesões aos operadores.

A manipulação incorrecta da caixa de robótica implica a perda de garantia.

Data: 14-10-2009

O Responsável:

(Luis Pina)