

Programowanie serwonapędów SD6 / SC6 / SI6

firmy [Stober Antriebstechnik](#)



STÖBER
DriveControlSuite

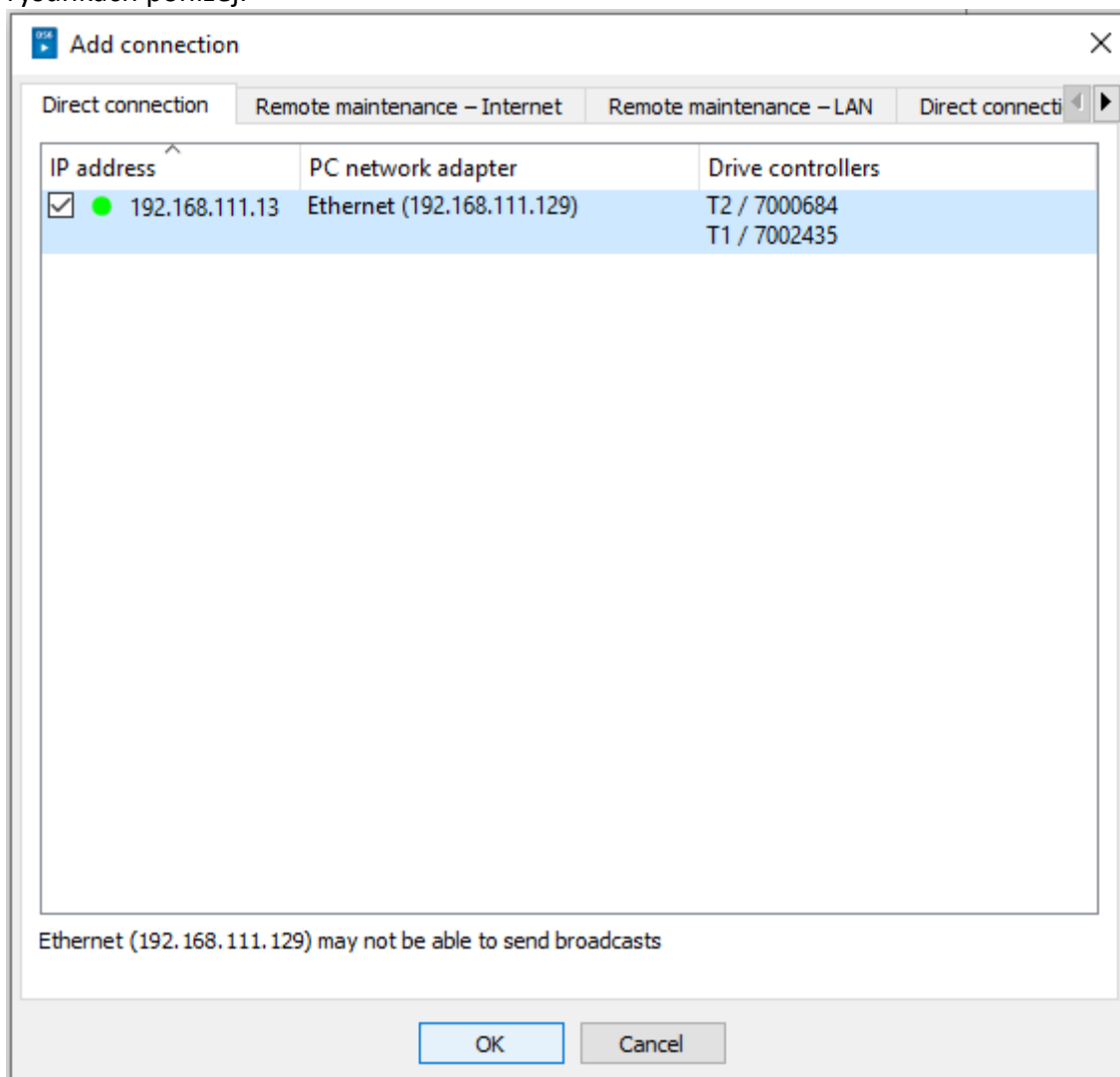


Konfiguracja parametrów w programie DriveControlSuite

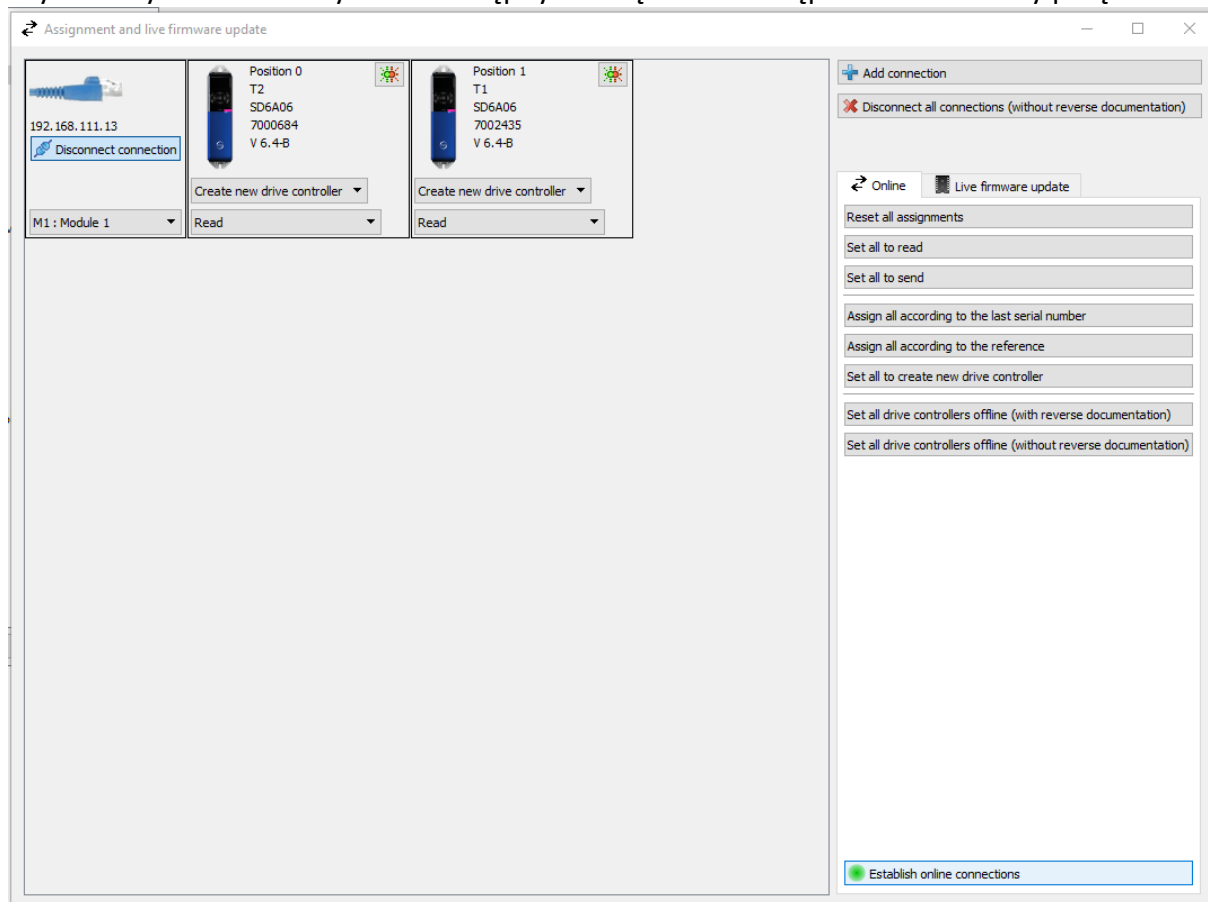
dla zparametryzowania komunikacji między falownikami Stober poprzez sieć

IGB

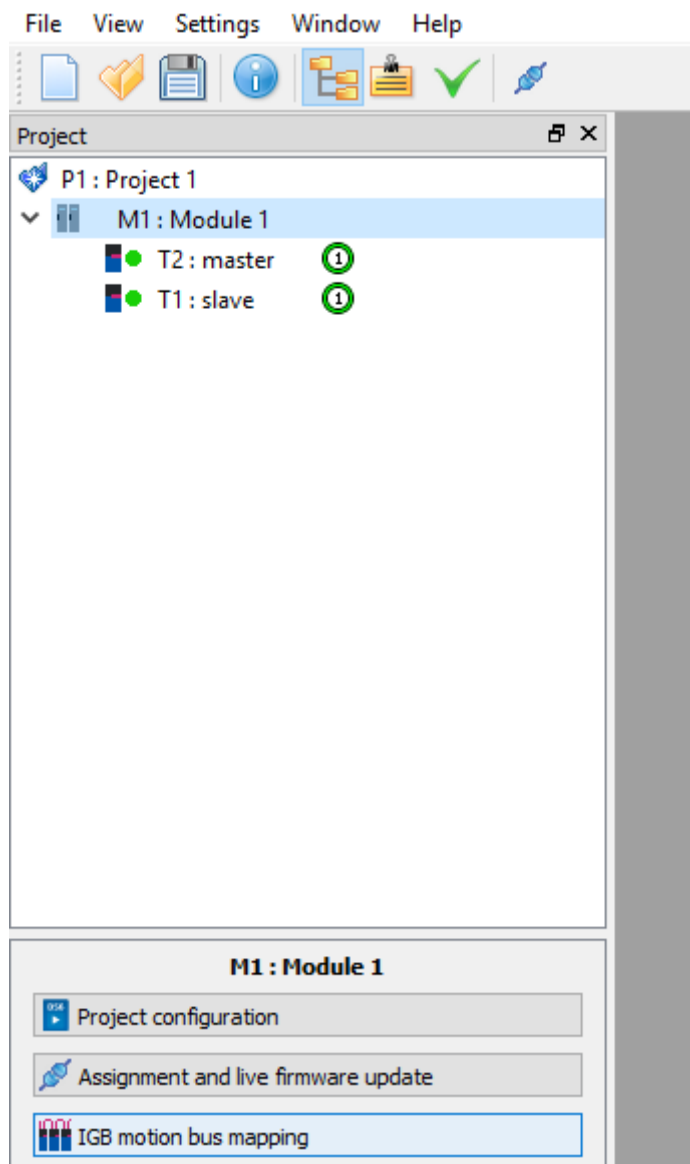
Po podłączeniu wszystkich przetwornic kablem Ethernet, mamy możliwość komunikacji ze wszystkimi falownikami SD6. Odczytujemy więc konfigurację ze wszystkich falowników jak na rysunkach poniżej.



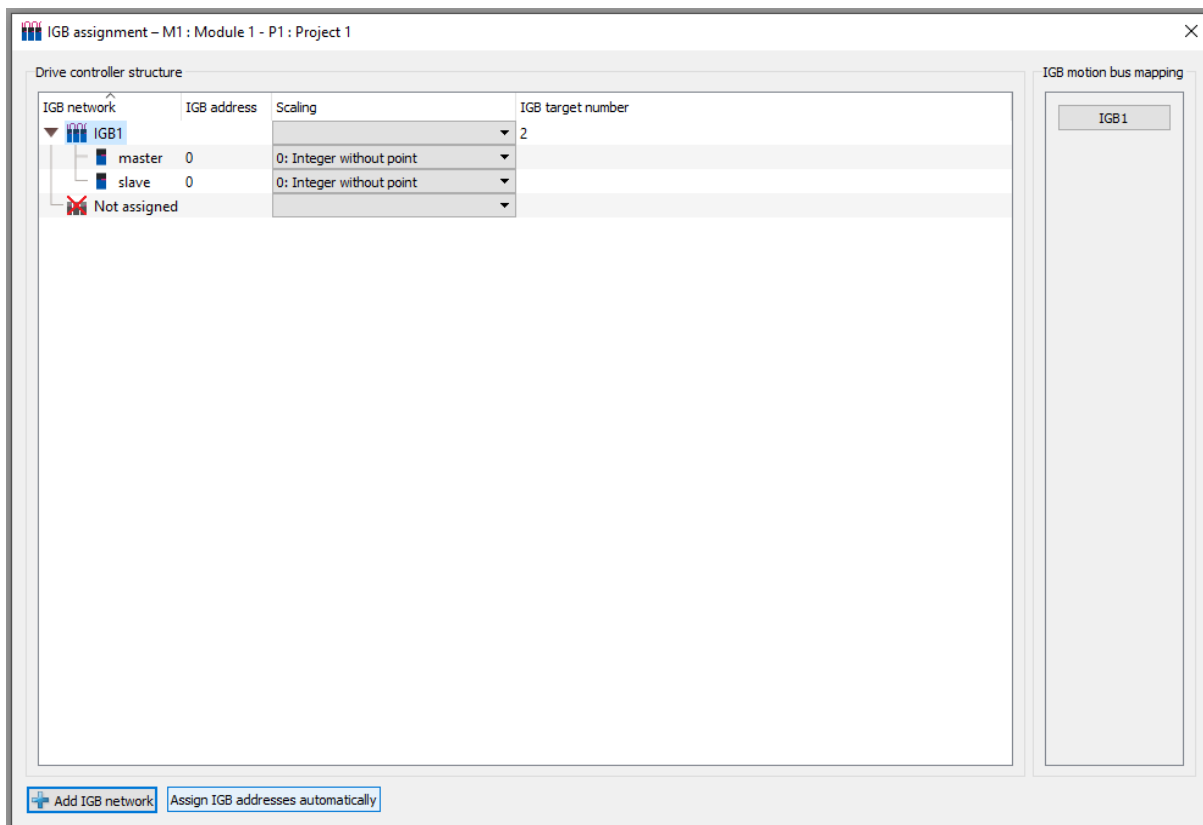
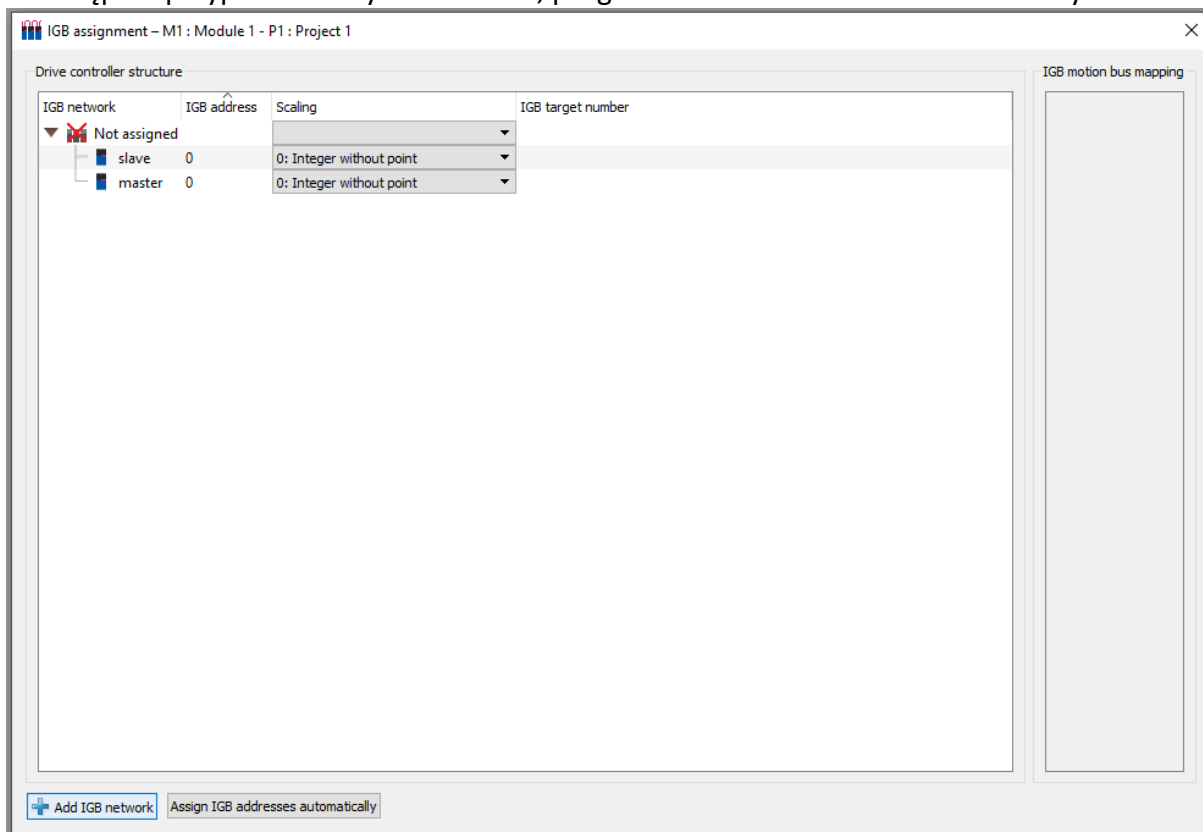
Wybieramy Read dla wszystkich dostępnych urządzeń a następnie ustawiamy połączenie.



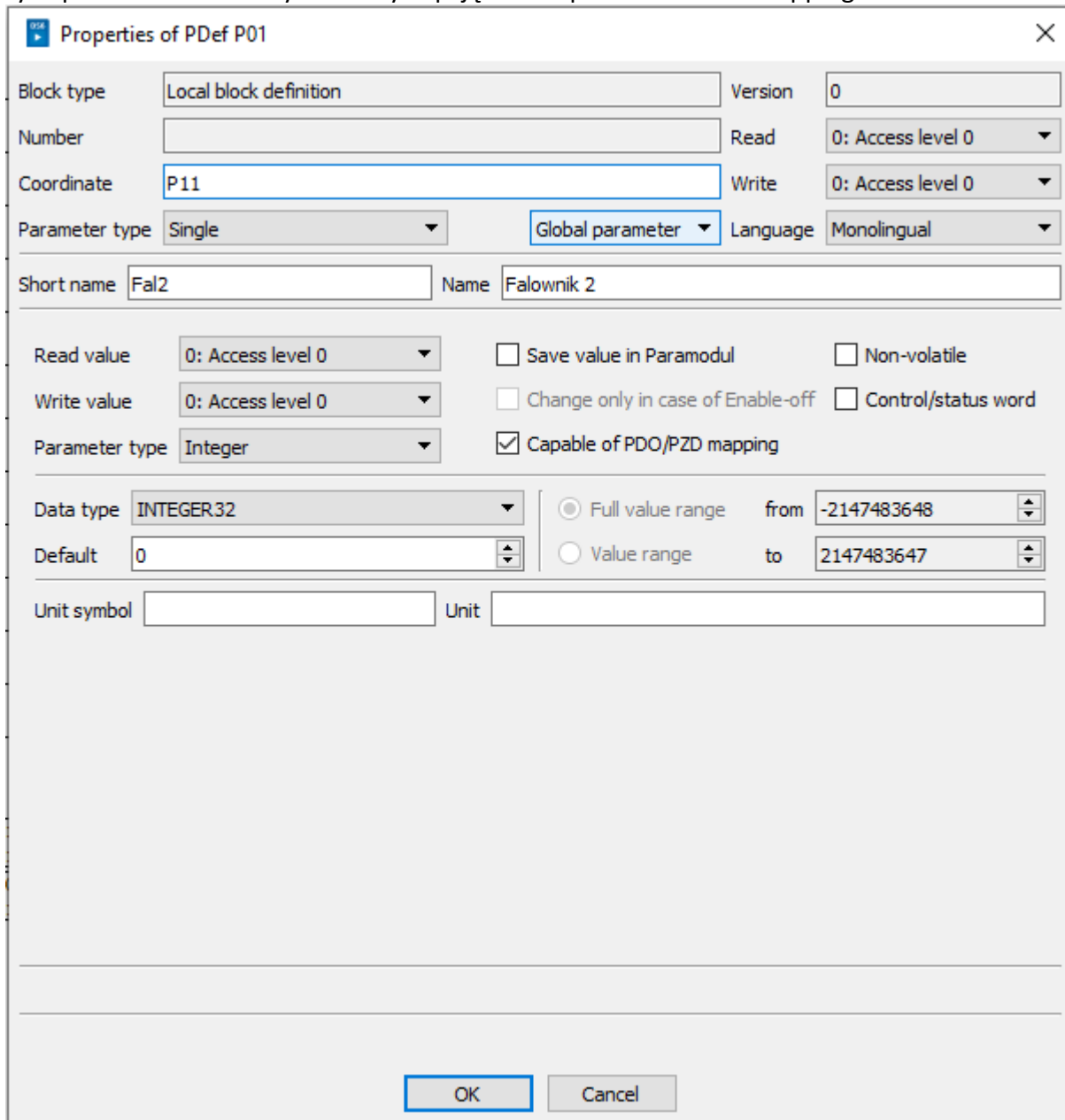
Po pomyślnym podłączeniu nie powinno być żadnych błędów, a na liście mamy wszystkie przetwornice. W lewym górnym oknie programu DCS wybieramy moduł projektu a następnie zakładkę IGB Motion Bus mapping.



Po wejściu w nią pokazuje nam się nieskonfigurowana sieć IGB. Należy dodać nową sieć IGB a następnie przypisać adresy falowników, program może zrobić to za nas automatycznie.



Następnie możemy stworzyć parametry w falownikach do przesyłania informacji między jednym a drugim, bądź odwrotnie. Należy przejść do trybu offline aby edytować parametry w 3 poziomie. Przykładowo będziemy wysyłać z falownika master parametr P00 „Falownik 1” do falownika slave w parametrze P11 „Falownik 2”. Poniżej zdjęcia tworzenia tych parametrów. Należy zaznaczyć opcję Global parameter oraz mapping.



Properties of PDef P01

Block type: Local block definition Version: 0

Number: Read: 0: Access level 0

Coordinate: P11 Write: 0: Access level 0

Parameter type: Single Global parameter Language: Monolingual

Short name: Fal2 Name: Falownik 2

Read value: 0: Access level 0 Save value in Paramodul Non-volatile

Write value: 0: Access level 0 Change only in case of Enable-off Control/status word

Parameter type: Integer Capable of PDO/PZD mapping

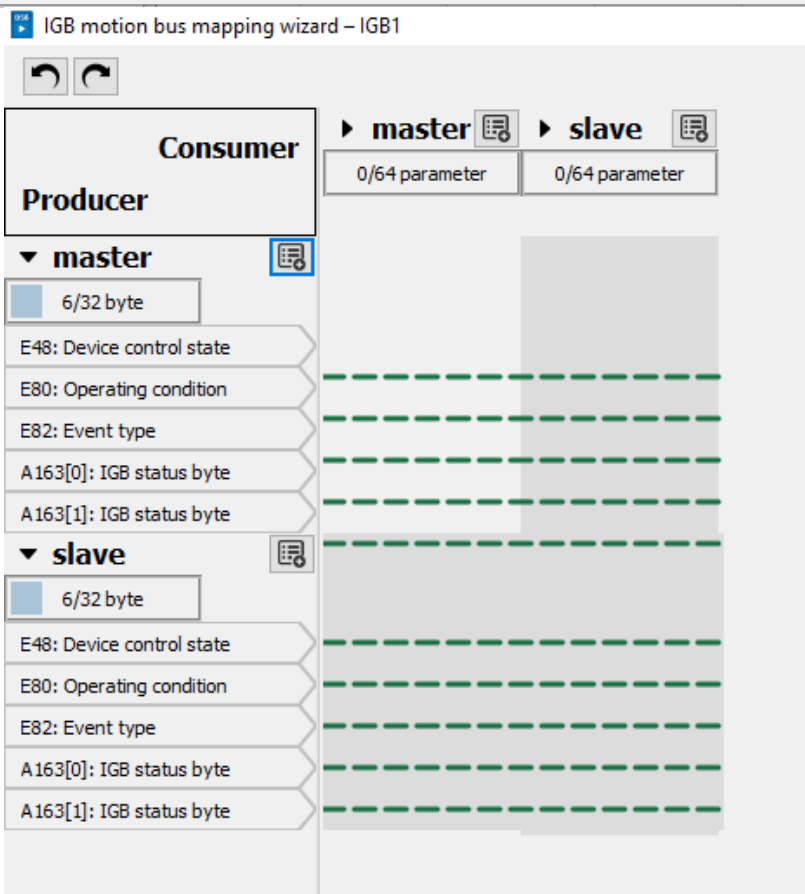
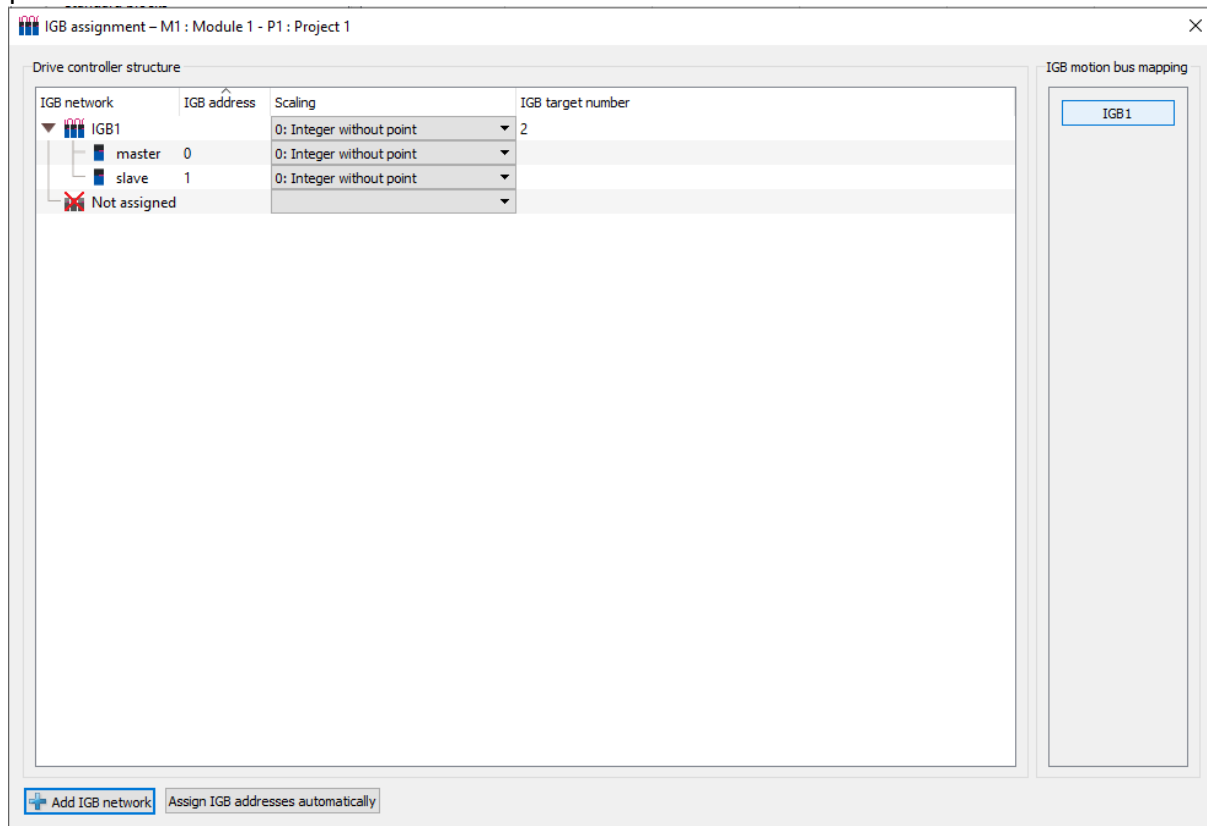
Data type: INTEGER32 Full value range from: -2147483648

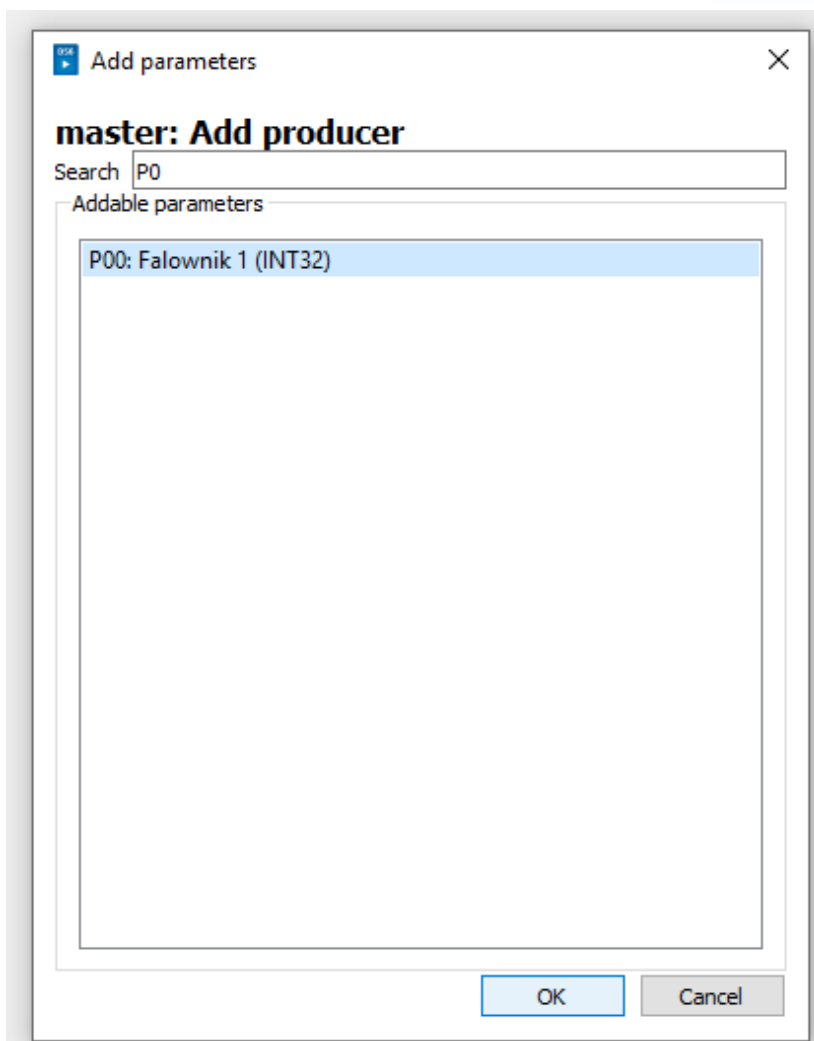
Default: 0 Value range to: 2147483647

Unit symbol: Unit:

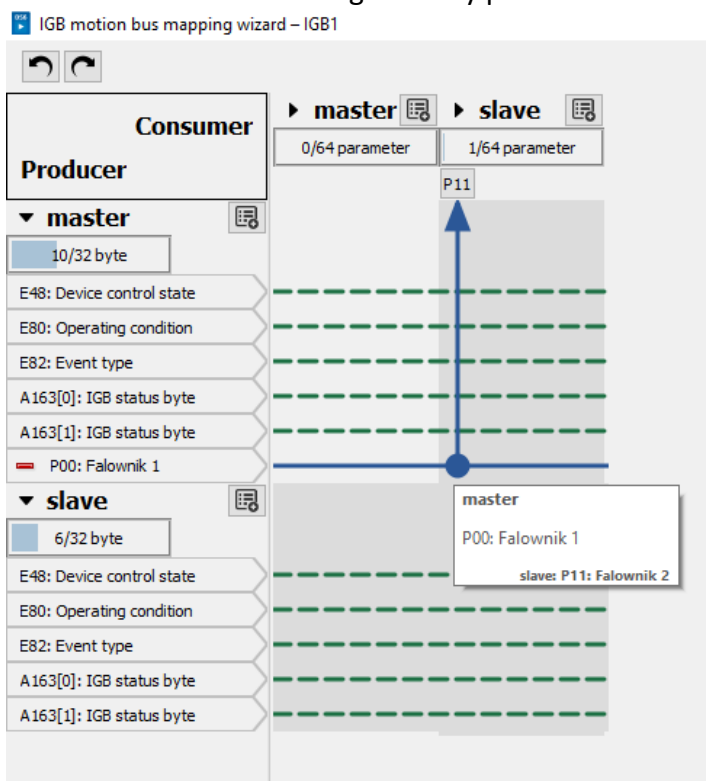
OK Cancel

Po założeniu parametrów przechodzimy do prawej górnej części programu w wizzard IGB do zakładki IGB Motion Bus mapping. Klikamy odpowiednio do naszego przykładu master > add parameter oraz tak samo dla slave.





Prawidłowo skonfigurowany parametr:





Następnie zamykamy okno, wysyłamy programy na falowniki, zapisujemy zmiany i uruchamiamy sprzęt ponownie.