

Programowanie serwonapędów SD6 / SC6 / SI6

firmy [Stober Antriebstechnik](http://www.stober.com)



STÖBER
DriveControlSuite



Konfiguracja parametrów w programie DriveControlSuite

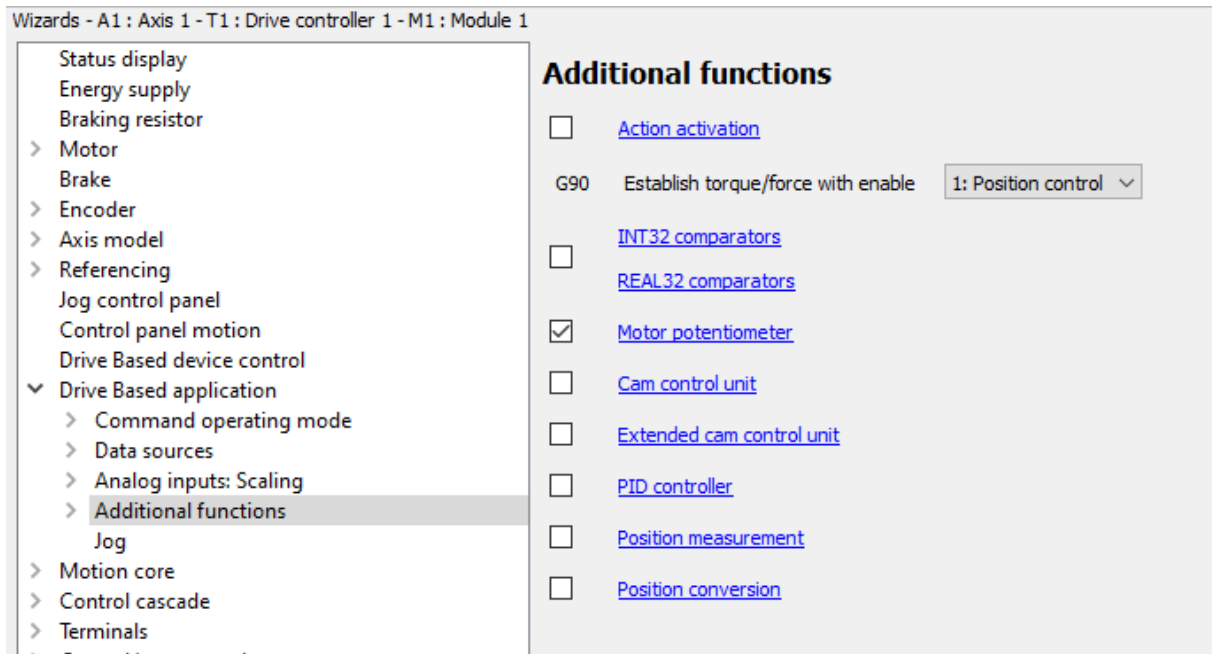
dla parametryzowania podstawowego wizzardu

konfiguracji funkcji Moti-Poti

potencjometr cyfrowy

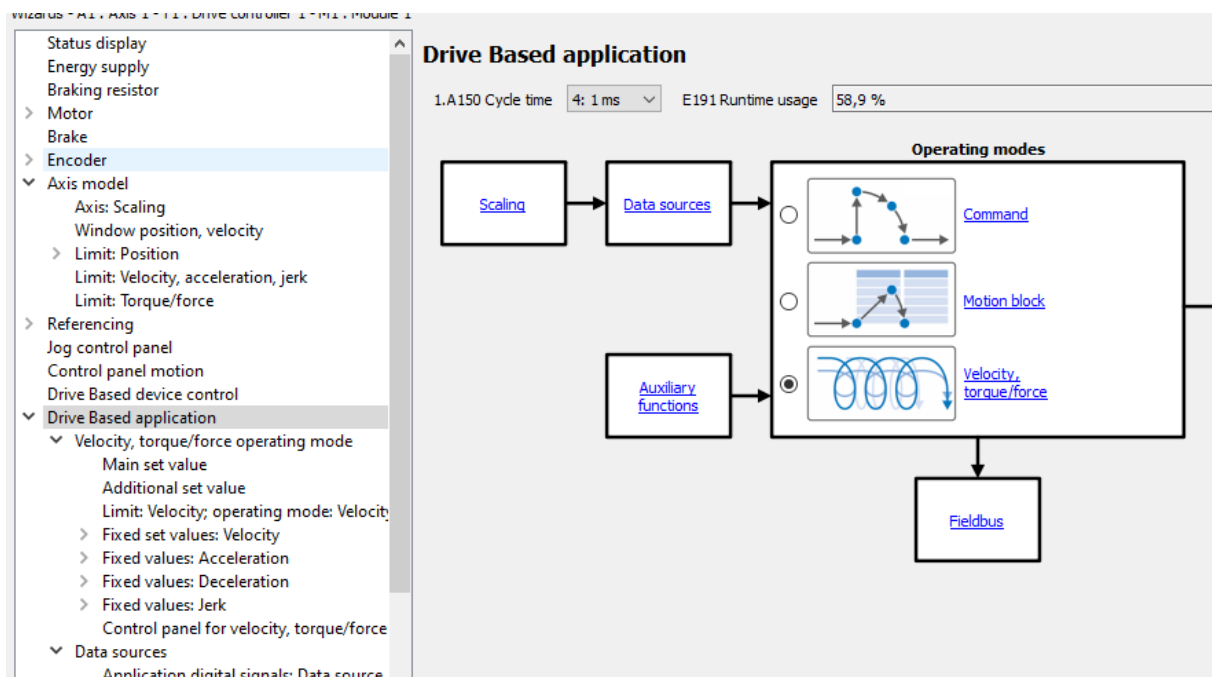
Funkcja sterowania potencjometrem sygnałami cyfrowymi zwana inaczej moti-poti.

Uruchamiamy funkcję Moti -Poti w zakładce additional functions:



Przechodzimy do konfiguracji.

W pierwszej kolejności wybieramy następującą aplikację:



W kolejnej zakładce zaznaczamy sterowanie prędkością następująco:

- Status display
- Energy supply
- Braking resistor
- > Motor
- Brake
- > Encoder
- ▼ Axis model
 - Axis: Scaling
 - Window position, velocity
 - > Limit: Position
 - Limit: Velocity, acceleration, jerk
 - Limit: Torque/force
- > Referencing
- Jog control panel
- Control panel motion
- Drive Based device control
- ▼ Drive Based application
 - ▼ Velocity, torque/force operating mode
 - Main set value
 - Additional set value
 - Limit: Velocity; operating mode: Velocity
 - > Fixed set values: Velocity
 - > Fixed values: Acceleration
 - > Fixed values: Deceleration

Velocity, torque/force operating mode

1.D01 Command	<input type="text" value="1: MC_MoveSpeed"/>	1.D0
D232 Maximum positive M/F	<input type="text" value="100,0 %"/>	1.D4
D233 Maximum negative M/F	<input type="text" value="100,0 %"/>	1.D4

W zakładkach Fixed set values ustawiamy nastawy prędkości, przyspieszenia – hamowania oraz jerk.

- Status display
- Energy supply
- Braking resistor
- > Motor
- Brake
- > Encoder
- ▼ Axis model
 - Axis: Scaling
 - Window position, velocity
 - > Limit: Position
 - Limit: Velocity, acceleration, jerk
 - Limit: Torque/force
- > Referencing
- Jog control panel
- Control panel motion
- Drive Based device control
- ▼ Drive Based application
 - ▼ Velocity, torque/force operating mode
 - Main set value
 - Additional set value
 - Limit: Velocity; operating mode: Velocity
 - > Fixed set values: Velocity
 - > Fixed values: Acceleration
 - > Fixed values: Deceleration
 - > Fixed values: Jerk
 - Control panel for velocity, torque/force
 - ▼ Data sources
 - Application digital signals: Data source
 - Device control digital signals: Data source
 - Torque/force limit: Data source
 - External velocity: Data source
 - External additional velocity: Data source
 - Velocity override: Data source

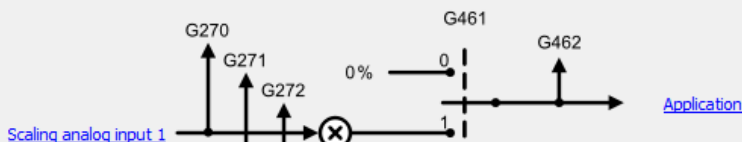
Fixed set values: Velocity

1.D12[0] Fixed velocity reference value	<input type="text" value="18000 %/s"/>
1.D12[1] Fixed velocity reference value	<input type="text" value="0 %/s"/>
1.D12[2] Fixed velocity reference value	<input type="text" value="0 %/s"/>
1.D12[3] Fixed velocity reference value	<input type="text" value="0 %/s"/>
1.D12[4] Fixed velocity reference value	<input type="text" value="0 %/s"/>
1.D12[5] Fixed velocity reference value	<input type="text" value="0 %/s"/>
1.D12[6] Fixed velocity reference value	<input type="text" value="0 %/s"/>
1.D12[7] Fixed velocity reference value	<input type="text" value="0 %/s"/>
1.D12[8] Fixed velocity reference value	<input type="text" value="0 %/s"/>
1.D12[9] Fixed velocity reference value	<input type="text" value="0 %/s"/>
1.D12[10] Fixed velocity reference value	<input type="text" value="0 %/s"/>
1.D12[11] Fixed velocity reference value	<input type="text" value="0 %/s"/>
1.D12[12] Fixed velocity reference value	<input type="text" value="0 %/s"/>
1.D12[13] Fixed velocity reference value	<input type="text" value="0 %/s"/>
1.D12[14] Fixed velocity reference value	<input type="text" value="0 %/s"/>
1.D12[15] Fixed velocity reference value	<input type="text" value="18000 %/s"/>

Następnie przechodzimy do zakładki Data sources > External velocity i ustawiamy odpowiednio: G461 na 5, G811 na G373

External velocity: Data source

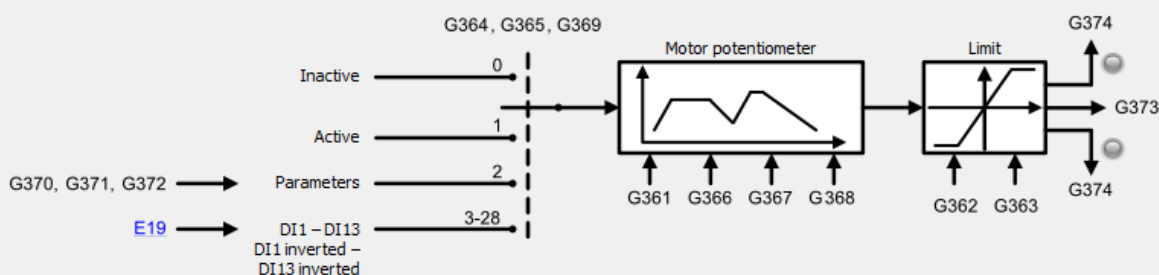
1.G461 Source external velocity	5: Indirect read parameter G811	1.G462 External reference velocity	0 °/s
1.G460 External velocity	0 °/s	1.G270 Scaled AI1	-100,00 %
1.I110 Maximal speed	18000 °/s	1.G271 Scaled AI2	100,00 %
1.G811 Indirect read external velocity	1.G373	1.G272 Scaled AI3	-0,03 %
1.G373 Motor potentiometer output value	0,00 %		



Teraz przechodzimy do konfiguracji moti-poti:

Motor potentiometer

1.G361 Motor potentiometer ramp	5,00 %/s	1.G373 Motor potentiometer output value	0,00 %
1.G362 Motor potentiometer positive maximum value	100,00 %	1.G374 Motor potentiometer limit	0000 0000 bin
1.G363 Motor potentiometer negative maximum value	-100,00 %		
1.G364 Source motor potentiometer up	5: DI2		
1.G370 Motor potentiometer up	0: Low		
1.G365 Source motor potentiometer down	11: DI5		
1.G371 Motor potentiometer down	0: Low		
1.G366 Motor potentiometer initialization value	0,00 %		
1.G367 Motor potentiometer step width	5,00 %		
1.G368 Motor potentiometer mode	0: Linear		
1.G369 Source motor potentiometer initialize	3: DI1		
1.G372 Motor potentiometer initialize	0: Low		



Ustawienie widoczne powyżej działa następująco: prędkość max/min +/- 100%; rampa 5%; zwiększenie wartości DI2, zmniejszenie DI5; inicjalizacja sygnałem DI1; skok ustawiony w G367 to 5%. Można zmienić tryby pracy potencjometru w parametrze G368.