

Programowanie serwonapędów SD6 / SC6 / SI6

firmy [Stober Antriebstechnik](#)



**STÖBER**  
DriveControlSuite

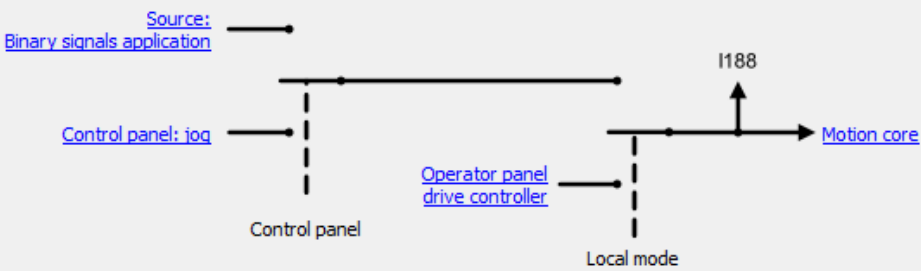


**Konfiguracja parametrów w programie DriveControlSuite  
dla aplikacji jazdy ręcznej (JOG) z regulacją potencjometrem  
w zamkniętej pętli sprzężenia zwrotnego**

Pierwszym krokiem jest założenie aplikacji. Opisane są tylko te aspekty, które nie poruszono w pozostałych materiałach.

**Jog**

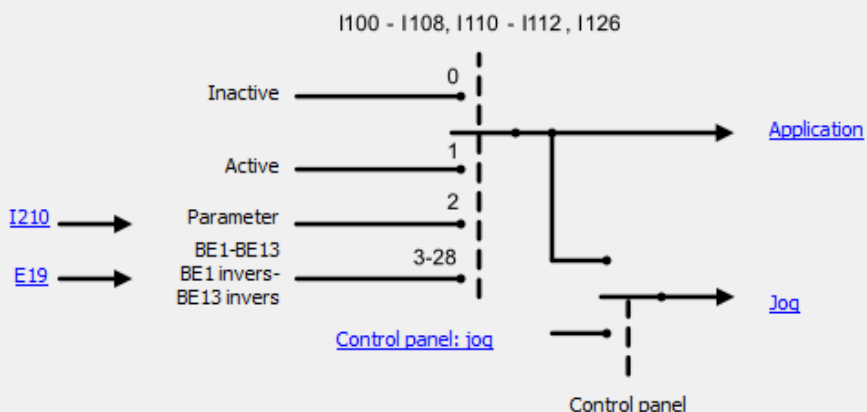
1.I12 Jog velocity	180 °/s	1.I188 Jog mode	0: Inactive
1.I13 Jog acceleration	1800 °/s <sup>2</sup>		
1.I45 Jog deceleration	1800 °/s <sup>2</sup>		
1.I18 Jog jerk	18000 °/s <sup>3</sup>		
1.K306 Maximum positive jog M/F	100,0 %		
1.K307 Maximum negative jog M/F	100,0 %		
1.I26 Jog control mode	1: Position control		
1.I14 Jog step	90,00 °		

Należy oczywiście przeskalować układ następnie wprowadzić dopuszczalne prędkości i rampy przyspieszenia/hamowania. Istotnym parametrem jest I12 jest to prędkość JOG, następnymi parametrami to rampy przyspieszenia/hamowania I13/I45.

## Source for application binary signals

1.I100 Source execute	2: Parameter		E19 Binary inputs	0000 0000 0000 0001 bin
1.I101 Source positive /limit switch	1: High	<input checked="" type="radio"/>	<input type="button" value="Set all sources to parameters"/>	
1.I102 Source negative /limit switch	1: High	<input checked="" type="radio"/>	<input type="button" value="Deactivate all sources"/>	
1.I103 Source reference switch	0: Low	<input type="radio"/>		
1.I104 Source jog enable	3: BE1			
1.I105 Source positive jog	5: BE2			
1.I106 Source negativ jog	6: BE2 inverted			
1.I107 Source positive jog step	0: Low			
1.I108 Source negativ jog step	0: Low			
1.I110 Source position latch 1 start	0: Low			
1.I126 Source position 2 latch start	0: Low			
1.I111 Source set reference	0: Low	<input type="radio"/>		
1.I112 Source reference mark	0: Low	<input type="radio"/>		
I210 Control word application	0000 0000 0001 0110 bin			



W kolejnym kroku należy ustawić sygnały do uruchomienia jazdy ręcznej. W przykładzie wykorzystano wejście cyfrowe BE1. Kierunki Jog ustawiane są sygnałem cyfrowym BE2.

- Status display
- Energy supply
- Braking resistor
- > Motor
- > Holding brake
- > Encoder
- > Axis model
- > Referencing
- Jog control panel
- PLCopen control panel
- STOBER device control
- > Application STOBER Drive Based
  - > Operating mode for velocity, torque/force
  - > General sources
    - Source for application binary signals
    - Source for device control binary signals
    - Source for limitation torque/force
    - Source for external velocity
    - Source for external additional velocity
    - Source for velocity override
    - Source for target torque/force, compo...
  - > Scaling analog inputs
  - Additional functions
  - Jog
- > Motion core
- > Controller cascade
- > Terminals
- > Control/status words
- > EtherCAT
- Synchronization PLL
- > Protection functions
- > Local operation
- Remote maintenance
- > Monitoring drive controller
- > Fault memory
- Save values
- Restart

### Source for velocity override

1.G467 Quelle velocity override	1: Scaled analog input 1	1.G468 Reference velocity override	5,16 %
1.G466 Velocity override	100,00 %	1.G270 Scaled value analog input 1	5,18 %
1.G813 Indirect read velocity override	1.G270	1.G271 Scaled value analog input 2	-0,01 %
1.G270 Scaled value analog input 1	5,18 %	1.G272 Scaled value analog input 2	-0,02 %

Sygnal regulujący maksymalną prędkość I12 możemy ustawić jako potencjometr w zakładce Source for velocity override. W przykładzie wybrano wejście analogowe 1.

- Status display
- Energy supply
- Braking resistor
- > Motor
- > Holding brake
- > Encoder
- > Axis model
- > Referencing
- Jog control panel
- PLCopen control panel
- STOBER device control
- > Application STOBER Drive Based
- > Motion core
- > Controller cascade
- > Terminals
- Relay 1
- Binary outputs 1 and 2
- Binary outputs 3 to 10
- > Analog input AE1
- > Analog input AE2
- > Analog input AE3
- Analog output 1
- Analog output 2
- Overview of inputs/outputs used
- > Control/status words
- > EtherCAT
- Synchronization PLL
- > Protection functions
- > Local operation
- Remote maintenance
- > Monitoring drive controller
- > Fault memory
- Save values
- Restart

### Analog output 2

1.F50 Source analog output 2	1.F53	F53 analog output 2 gain	100 %
1.F51 Source reference analog output 2			4: 1ms
1.F52 analog-output2-act low pass filter	0,5 ms		
1.F53 analog output 2 gain	100 %		
1.F54 analog output2 absolute	0: Inactive		
1.F55 analog output 2 offset	0 %	E14[0] terminal value	10,000 V
1.F56 analog output 2 lower limit	-100 %	E14[1] scaled value	100,000 %
1.F57 analog output 2 upper limit	100 %	E14[2] relative	100,00 %

Falownik może wygenerować sygnał 10V na wyjście analogowe. W przykładzie w parametrze F50 ustawiono parametr F53, który jest odpowiedzialny za wzmocnienie wyjścia.

Program działa przez włączenie jazdy ręcznej, wybranie kierunku oraz zadanie wartości ruchu potencjometrem.