

Programowanie serwonapędów SD6

firmy [Stober Antriebstechnik](#)



**Konfiguracja parametrów w programie DriveControlSuite**

**dla parametryzowania symulacji enkodera**

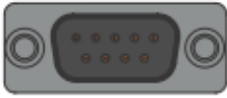
**TTL/HTL**

## 1. Wymagania sprzętowe:

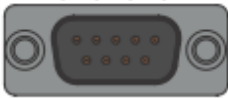
W celu realizacji symulacji enkodera TTL należy zastosować sterownik silnika SD6 oraz dedykowaną kartę XI6 lub RI6 (RI6 służy do obsługi silników z resolverem).

Złącze wykorzystywane do symulacji sygnałów enkodera to X120, poniżej opis zacisków tego złącza.

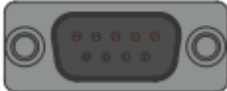
### SSI

Connector	Pin	Designation	Function
	1	GND Enc	Reference potential for pin 2 to pin 7
	2	—	—
	3	—	—
	4	Clock –	Inverse differential input/output for CLOCK
	5	Clock +	Differential input/output for CLOCK
	6	Data +	Differential input/output for DATA
	7	Data –	Inverse differential input/output for DATA
	8	U <sub>2</sub>	Encoder supply
	9	0 V GND	Reference potential for pin 8

### TTL incremental

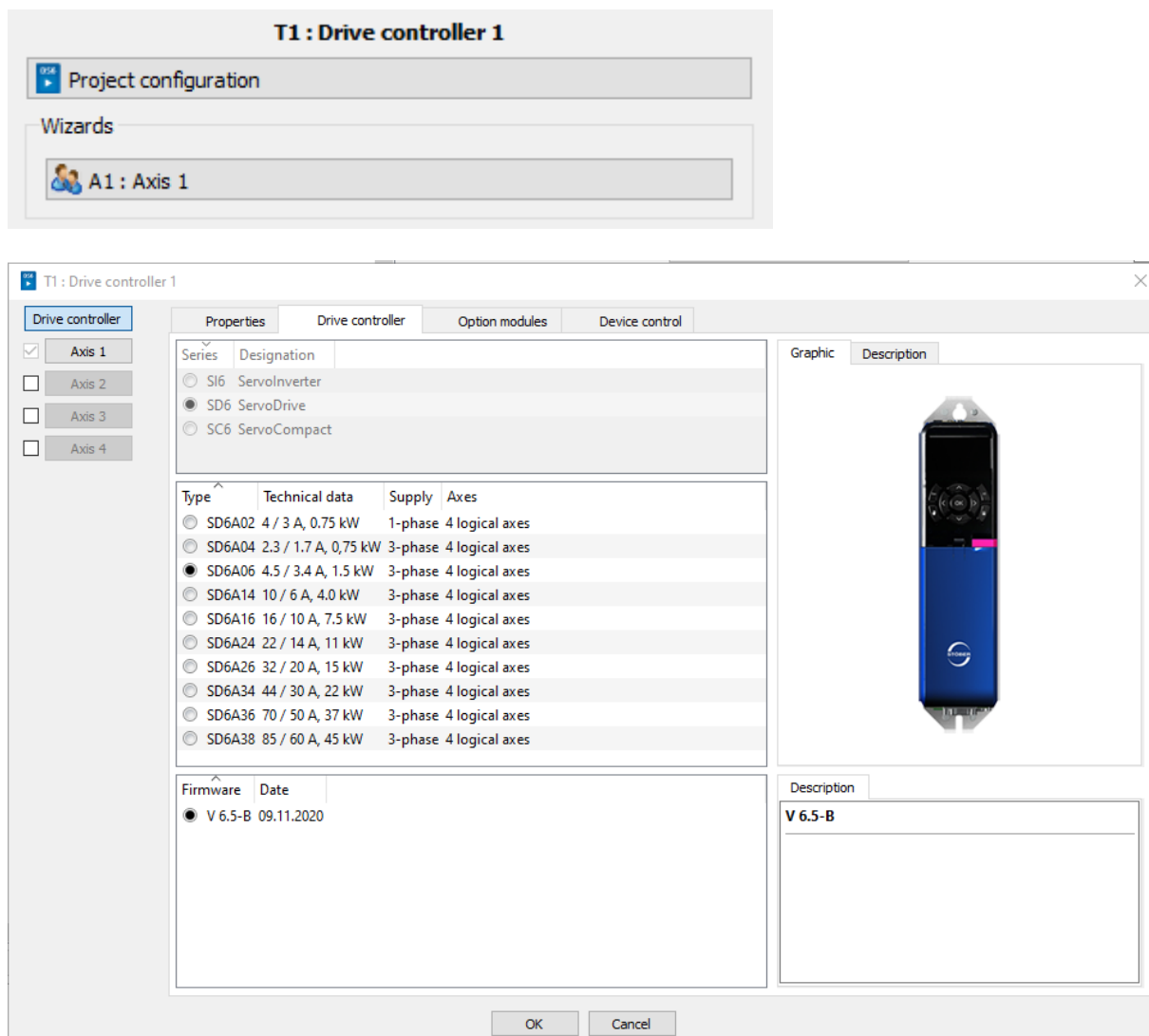
Connector	Pin	Designation	Function
	1	GND Enc	Reference potential for pin 2 to pin 7
	2	N +	Differential input/output for N channel
	3	N –	Inverse differential input/output for N channel
	4	A –	Inverse differential input/output for A channel
	5	A +	Differential input/output for A channel
	6	B +	Differential input/output for B channel
	7	B –	Inverse differential input/output for B channel
	8	U <sub>2</sub>	Encoder supply
	9	0 V GND	Reference potential for pin 8

TTL pulse/direction (impuls/kierunek)

Connector	Pin <sup>30</sup>	Designation	Function
 1   2   3   4   5 6   7   8   9	1	GND Enc	Reference potential for pin 2 to pin 7
	2	—	—
	3	—	—
	4	Pulse –	Inverse differential input for pulses
	5	Pulse +	Differential input for pulses
	6	Direction +	Differential input for direction
	7	Direction –	Inverse differential input for direction
	8	U <sub>2</sub>	Encoder supply
	9	0 V GND	Reference potential for pin 8

W celu parametryzacji należy wykorzystać oprogramowanie DS6.

W zakładce Project configuration wybieramy odpowiednio typ napędu SD6:



**T1 : Drive controller 1**

Project configuration

Wizards

A1 : Axis 1

T1 : Drive controller 1

Drive controller

Properties Drive controller Option modules Device control

Axis 1

Axis 2

Axis 3

Axis 4

Series Designation

SI6 ServoInverter

SD6 ServoDrive

SC6 ServoCompact

Type	Technical data	Supply	Axes
<input type="radio"/> SD6A02	4 / 3 A, 0,75 kW	1-phase	4 logical axes
<input type="radio"/> SD6A04	2.3 / 1.7 A, 0,75 kW	3-phase	4 logical axes
<input checked="" type="radio"/> SD6A06	4.5 / 3.4 A, 1.5 kW	3-phase	4 logical axes
<input type="radio"/> SD6A14	10 / 6 A, 4,0 kW	3-phase	4 logical axes
<input type="radio"/> SD6A16	16 / 10 A, 7,5 kW	3-phase	4 logical axes
<input type="radio"/> SD6A24	22 / 14 A, 11 kW	3-phase	4 logical axes
<input type="radio"/> SD6A26	32 / 20 A, 15 kW	3-phase	4 logical axes
<input type="radio"/> SD6A34	44 / 30 A, 22 kW	3-phase	4 logical axes
<input type="radio"/> SD6A36	70 / 50 A, 37 kW	3-phase	4 logical axes
<input type="radio"/> SD6A38	85 / 60 A, 45 kW	3-phase	4 logical axes

Firmware Date

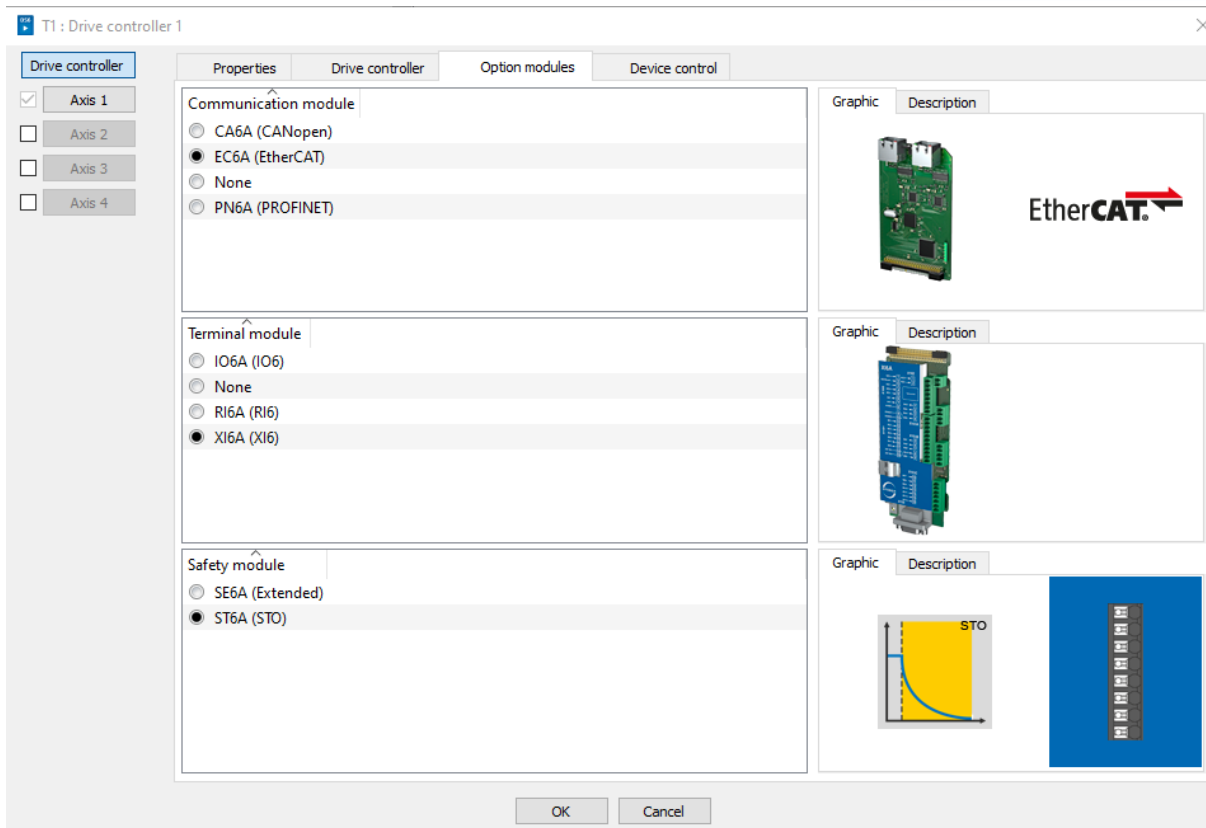
V 6.5-B 09.11.2020

Graphic Description

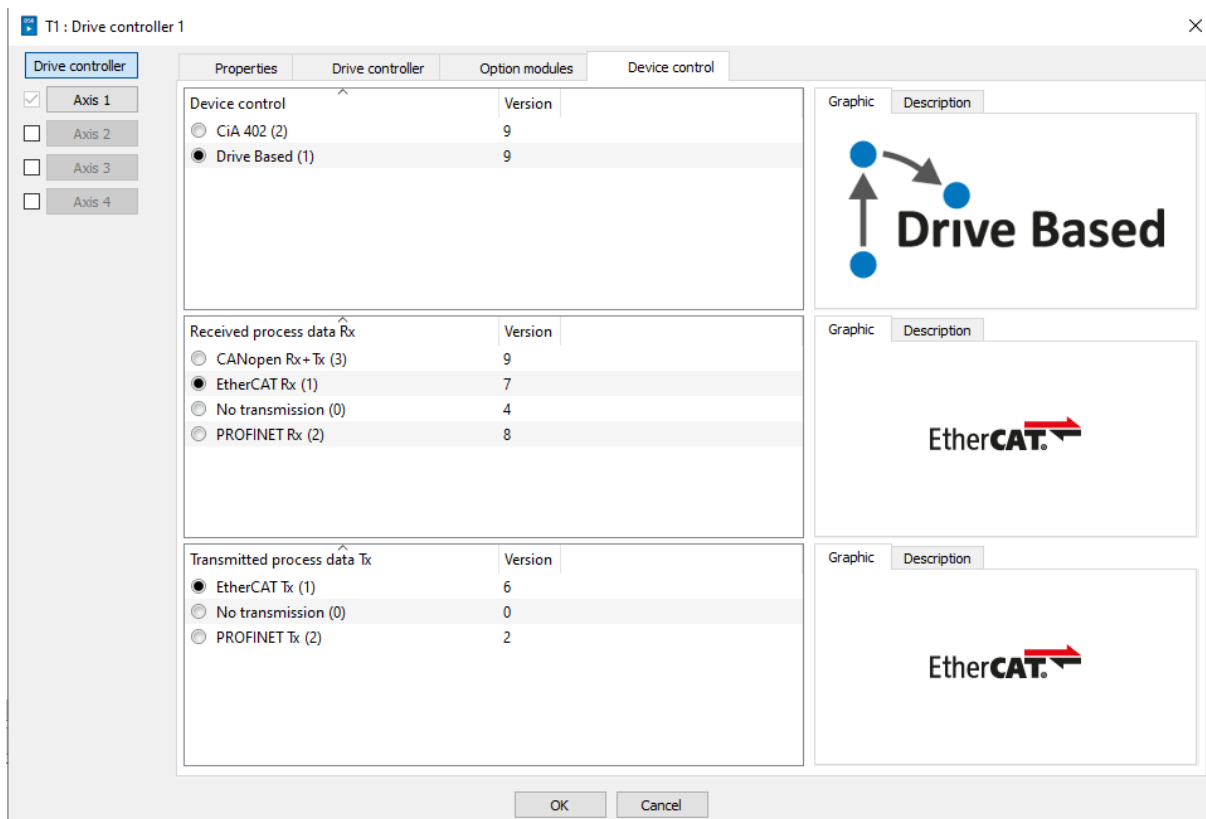
V 6.5-B

OK Cancel

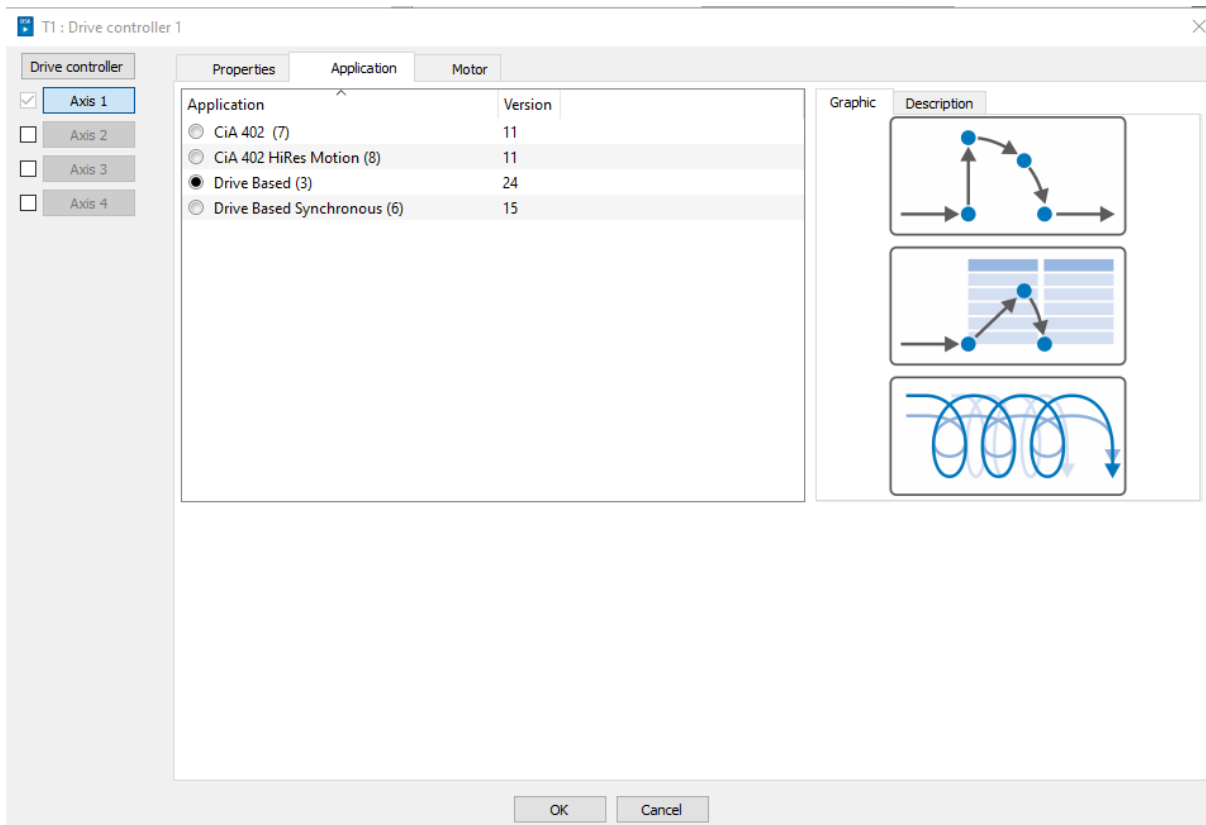
Następnie wybieramy opcje kart jakie mamy zainstalowane:



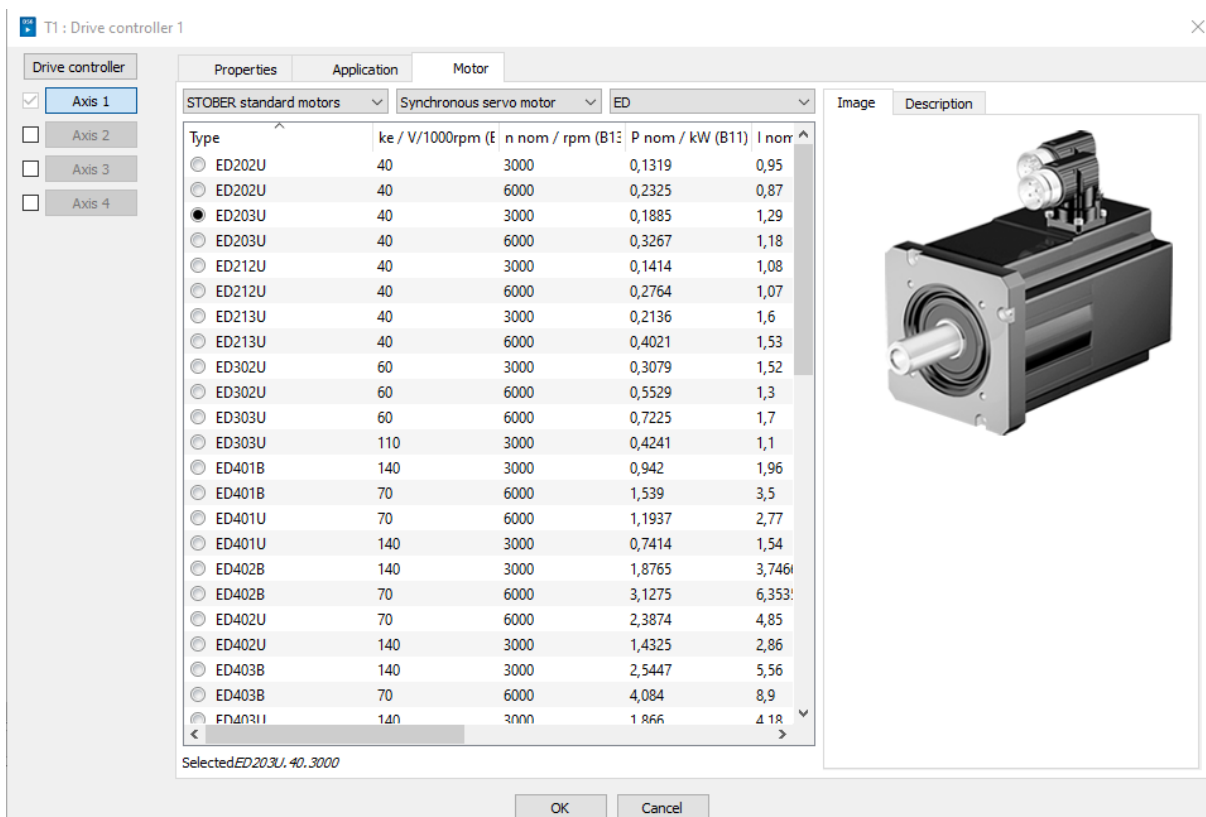
Wybieramy opcjonalnie komunikację przemysłową oraz aplikację:



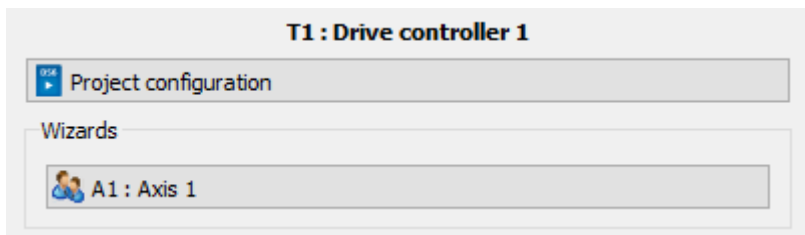
W kolejnym kroku wybieramy aplikację dla osi:



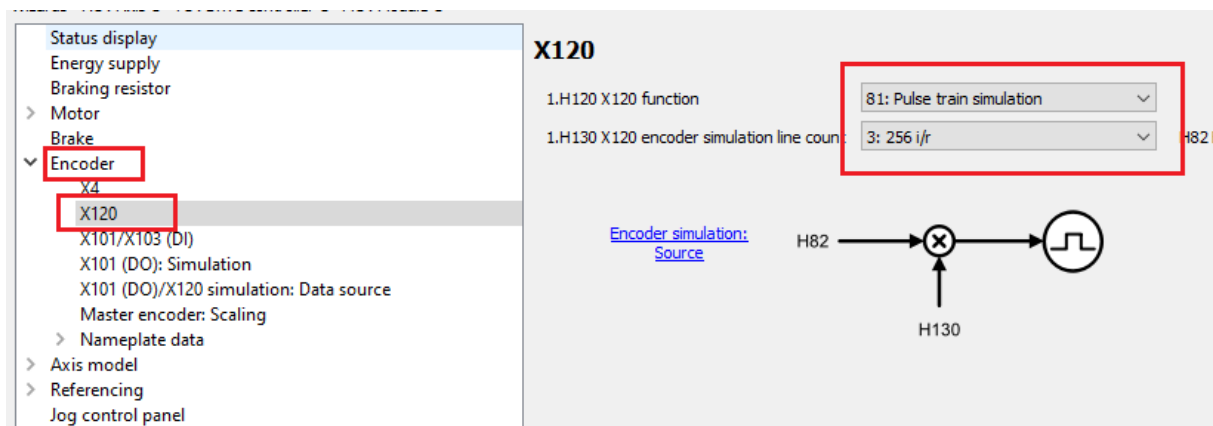
W ostatnim kroku wybieramy silnik:



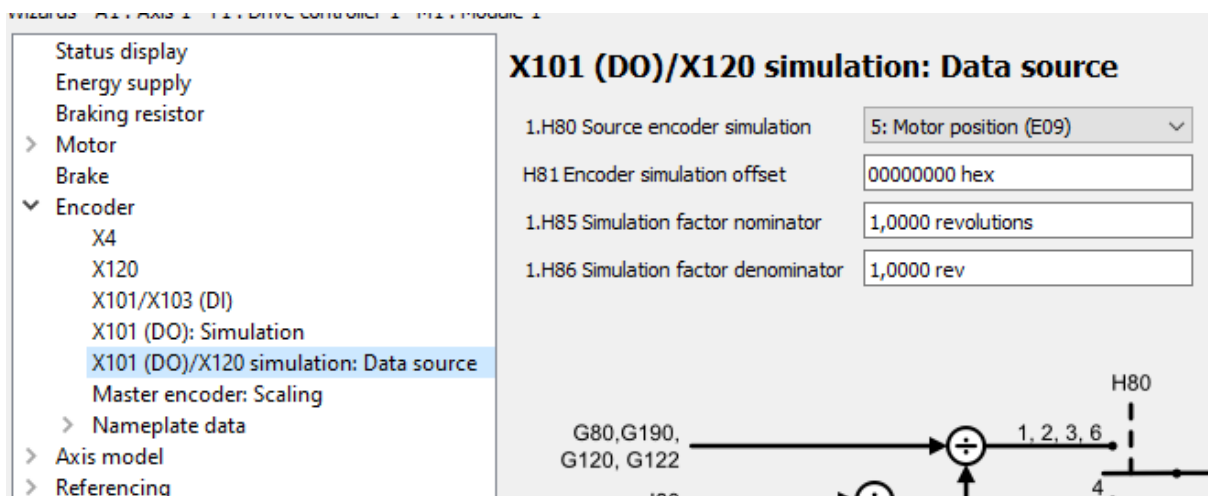
Następnie przechodzimy do konfiguracji osi klikając na Axis 1



Przechodzimy do zakładki Encoder oraz X120 wybieramy w niej typ symulacji oraz rozdzielczość:



W poniższej zakładce możemy zdefiniować źródło symulacji: domyślnie ustawienie Motor position:



Przykładowy schemat połączeń dla sterownika SD6

