

Blatt:
S31

Rundachse (Positioniersteuerung)

SDS mit Optionsplatine SEA 4000

Umrichter-Typ auswählen

P04 = "Servoumrichter SDS" (nur bei Parametrierung über die

P00 : Geräte-Typ PC-Software FDS-TOOL)

P02 = "SEA 4000"

A10 = 1 (erweiterter Menüumfang für Bedienung über Controlbox)

A20 = Bremswiderstand (0=keiner, 1=freie Einstellung, 2 u. 3 = Auswahl)

A21-A23 : R, P und Tau des Bremswiderstands (nur bei **A20**=1)

A31 = aktiv (Störungsquittierung mit ESC-Taste über Controlbox)

freie Einstellung

Motordaten einstellen

Motortyp aus Datenbank

B00 = 60 **C60** = 2 (Lageregelung aktiv)

B02 - B17 : Motordaten

B00 = 61...69

B02 : EMK-Konstante

B03 : Fremdlüfter ?

Parametrierung der Binäreingänge BE1 – BE14 (Invertierung möglich mit F51-F55 und F70-F78)

F31 – F35 und 1-3 : SW-Select 0 –2 und/oder 30/31 : SW-Select 3 u. 4 (für Fahrstauswahl)

F60 – F68 = z.B.: 8 : Halt 17 : Hand + (Die Halt-Funktion (8)

9 : Schnellhalt 18 : Hand - muß aktiviert sein!!)

16 : Posi.Step 21 : Endschalter +

19 : Posi.Start 22 : Endschalter -

20 : Posi.Stop 23 : Referenz-Schalter 24 : Start Ref.-Fahrt

25 : Teach-In

Parametrierung der Binärausgänge BA1 – BA7

F80 (BA1) = z.B.: 6 : ein definierter Arbeitsbereich wird verlassen (**C41-C46**) 10 : Positioniersteuerung allgemein aktiv

F00 (BA2) 8 : elektrische Nocke (No.-Anfang = **I60**, No.-Ende = **I61**) 3 : SW-erreicht (in Position)

F82-F86 (BA3-BA7) 9 : Schleppabstand überschritten (einstellbar in **I21**) 13 : in Referenz

Parametrierung des 2. Analogeingangs : F20 = 5 : Speed-Override

6 : Positions-Offset (zur aktuellen Sollposition kann ein absoluter Korrekturweg, entsprechend der Spannung am AE2 hinzuaddiert werden. 10 V entsprechen dem in **I70** eingegebenen Wert)

Einstellung der Bremsansteuerung

F08 = "aktiv" , **F06** u. **F07** = Bremslüft- u. Bremsenfallzeit , **F03** u. **F04** = Relaiszeit

allgemeine Parameter für Positionierung

I00 : 0= **begrenzter** oder 1= **endloser** Fahrweg **I32** : Ref.-Geschw. schnell

I01 : Umlauflänge, nur bei **I00**=1 (meist =360°) **I33** : Ref.-Geschw. langsam

I05,I09 : nur, falls Einheit nicht Grad) **I34** : Referenz-Position

I07 : Weg pro Motorumdr. (Zähler)* **I35** = 1, wenn **I00** = 0

I08 : Weg pro Motorumdr. (Nenner)* **I36** : fortlaufende Referenz (selten)

I10 : max. Geschwindigkeit **I37** : Referenzfahrt bei Netz-Ein

I11 : max. Beschleunigung **I38** : Referenz Folgesatz

I12 : Handgeschwindigkeit **I50** : Software-Endschaltes - (nur bei **I00**=0)

I21 : max. Schleppabstand **I51** : Software-Endschaltes + (nur bei **I00**=0)

I30 : Referenzfahrt-Typ **I60** : elektrische Nocke Anfang

I31 : Referenzfahrt-Richtung **I61** : elektrische Nocke Ende

* Hinweis:

$$\frac{I07}{I08} = \frac{360^\circ \cdot y}{x} ; \frac{x}{y} = i_{\text{gesamt}}$$

(siehe auch Blatt i 1)

Bei endlos-Fahrwegen müssen für driftfreie Positionierung die Radsätze der Getriebe verrechnet werden (i_{exakt} im Stöber-Katalog)!

Reglereinstellungen:

Drehzahlregler : **Kp** = **C31**

Ki = **C32**

Lageregler: **Kv** = **I20**

Drehmomentbegrenzung:

C03 und **C04**

S-Rampe (I16) ; n-Vorsteuerung (I25):

wird **I16** erhöht, muß **I25** i. d. Regel verkleinert werden und umgekehrt!

Fahrsätze 1 - 32

J02 : (Fahrstausatz, der immer mit Posi.Start gestartet wird, wenn **J02** ≠ 0)

J10 : Position 1 **J20** : Position 2

J11 : Fahrmethode 1 (absolut / relativ /...) **J21** : Fahrmethode 2

J12 : Geschw. Pos. 1 ...

J13 : Beschl. Pos. 1 ..

J14 : Verzög. Pos. 1

J15 : Wiederholungen

J16 : Folgesatz

J17 : Folgestart

J18 : Pause (bei Folgestart = „mit Pause“)

!! Netzausfallsicher speichern mit Mausclick auf **Fernbedienung** → **Aktionen im Umrichter starten** → **A00 Werte speichern** !!
oder **A00** = 1 über die Controlbox !!

Parametrierungshilfe für STÖBER-Servoregler POSIDYN SDS 4000

Blatt:
S32

Rundachse (Positioniersteuerung)

externer TTL-Inkrementalgeber an X20

SDS ohne Optionsplatine

Umrichter-Typ auswählen

P04 = "Servoumrichter SDS" (nur bei Parametrierung über die PC-Software FDS-TOOL)
P00 = Geräte-Typ

A10 = 1 (erweiterter Menüumfang für Bedienung über Controlbox)
A20 = Bremswiderstand (0=keiner, 1=freie Einstellung, 2 u. 3 = Auswahl)
A21-A23 : R, P und Tau des Bremswiderstands (nur bei **A20**=1)
A31 = aktiv (Störungsquittierung mit ESC-Taste über Controlbox)

freie Einstellung

Motordaten einstellen

Motortyp aus Datenbank

B00 = 60

B02 – B17 : Motordaten

B00 = 61...69

B02 : EMK-Konstante

B03 : Fremdlüfter ?

C60 = 2 (Lageregelung aktiv)

Parametrierung der Binäreingänge BE1 – BE4

(Invertierung möglich mit **F51-F54**)

F31 – F34 = z.B.: 1-3 : SW-Select 0 – 2 und/oder 30/31 : SW-Select 3 u. 4 (für Fahrsatzauswahl)

8 : Halt

17 : Hand + (Die Halt-Funktion (8)

9 : Schnellhalt

18 : Hand - muß aktiviert sein!!)

16 : Posi.Step

21 : Endschalter +

19 : Posi.Start

22 : Endschalter –

24 : Start Ref.-Fahrt

20 : Posi.Stop

23 : Referenz-Schalter

25 : Teach-In

Parametrierung der Binärausgänge BA1 und BA2

F80, F00 = z.B.: 6 : ein definierter Arbeitsbereich wird verlassen (**C41-C46**) 10 : Positioniersteuerung allgemein aktiv

8 : elektrische Nocke (No.-Anfang = **I60**, No.-Ende = **I61**)

3 : SW-erreicht (in Position)

9 : Schleppabstand überschritten (einstellbar in **I21**)

13 : in Referenz

Parametrierung des 2. Analogeingangs : **F20** = 5 : Speed-Override

6 : Positions-Offset (zur aktuellen Sollposition kann ein absoluter Korrekturweg, entsprechend der Spannung am AE2 hinzuaddiert werden. 10 V entsprechen dem in **I70** eingegebenen Wert)

Einstellung der Bremsansteuerung

F08 = "aktiv" , **F06** u. **F07** = Bremslüft- u. Bremsenfallzeit , **F03** u. **F04** = Relais- u. Relaisausschaltverzögerung

H20 = 2 ; **H22** : X20-Inkremente ; **H23** : X20-Getriebefaktor (Umrechnung des externen Gebers auf die Motorwelle)

allgemeine Parameter für Positionierung

I00 : 0 = **begrenzter** oder 1 = **endloser** Fahrweg

I32 : Ref.-Geschw. Schnell

I02 = 1 : TTL-Geber an X20

I01 : Umlauflänge, nur bei **I00**=1 (meist =360°)

I33 : Ref.-Geschw. langsam

(**I05, I09** : nur, falls Einheit nicht Grad)

I34 : Referenz-Position

I07 : Weg pro Umdr. d. ext. Gebers (Zähler)*

I35 = 1, wenn **I00** = 0

I08 : Weg pro Umdr. d. ext. Gebers. (Nenner)*

I36 : fortlaufende Referenz (selten)

I10 : max. Geschwindigkeit

I37 : Referenzfahrt bei Netz-Ein

I11 : max. Beschleunigung

I38 : Referenz Folgesatz

I12 : Handgeschwindigkeit

I50 : Software-Endschalter - (nur bei **I00**=0)

I21 : max. Schleppabstand

I51 : Software-Endschalter + (nur bei **I00**=0)

I30 : Referenzfahrt-Typ

I60 : elektrische Nocke Anfang

I31 : Referenzfahrt-Richtung

I61 : elektrische Nocke Ende

* Hinweis:

$$\frac{\mathbf{I07}}{\mathbf{I08}} = \frac{360^\circ \cdot y}{x} ; \frac{x}{y} = i_{\text{ext. Geber}}$$

$$i_{\text{ext. Geber}} = \frac{\text{Abtriebswelle}}{\text{Welle d. ext. Gebers}}$$

Fahrsätze 1 - 32

J02 : (Fahrsatz, der immer mit Posi.Start gestartet wird, wenn **J02** ≠ 0)

J10 : Position 1

J20 : Position 2

J11 : Fahrmethode 1 (absolut / relativ /...)

J21 : Fahrmethode 2

J12 : Geschw. Pos. 1

...

J13 : Beschl. Pos. 1

..

J14 : Verzög. Pos. 1

J15 : Wiederholungen

J16 : Folgesatz

J17 : Folgestart

J18 : Pause (bei Folgestart = „mit Pause“)

Reglereinstellungen:

Drehzahlregler : **Kp** = **C31**

Ki = **C32**

Lageregler: **Kv** = **I20**

Drehmomentbegrenzung:

C03 und **C04**

S-Rampe (**I16**) ; n-Vorsteuerung (**I25**):

wird **I16** erhöht, muß **I25** i. d. Regel verkleinert werden und umgekehrt!

!! Netzausfallsicher speichern mit Mausklick auf **Fernbedienung** → **Aktionen im Umrichter starten** → **A00 Werte speichern** !!
oder **A00** = 1 über die Controlbox !!

Parametrierungshilfe für STÖBER-Servoregler POSIDYN SDS 4000

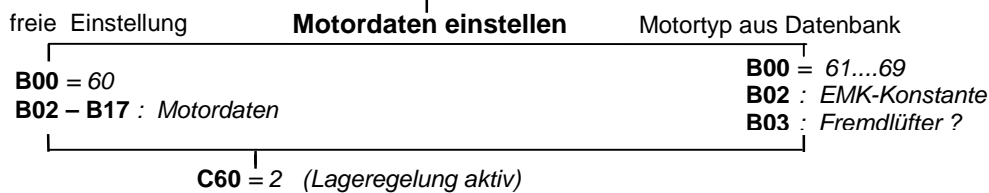
Blatt:
S33

Rundachse (Positioniersteuerung)

externer TTL-Inkrementalgeber an X20 SDS mit Optionsplatine SEA 4000

Umrichter-Typ auswählen

- P04** = "Servoumrichter SDS" (nur bei Parametrierung über die PC-Software FDS-TOOL)
P00 : Geräte-Typ
P02 = "SEA 4000"
A10 = 1 (erweiterter Menüumfang für Bedienung über Controlbox)
A20 = Bremswiderstand (0=keiner, 1=freie Einstellung, 2 u. 3 = Auswahl)
A21-A23 : R, P und Tau des Bremswiderstands (nur bei **A20**=1)
A31 = aktiv (Störungsquittierung mit ESC-Taste über Controlbox)



Parametrierung der Binäreingänge BE1 – BE14 (Invertierung möglich mit F51-F55 und F70-F78)

- F33 – F35** und 1-3 : SW-Select 0 –2 und/oder 30/31 : SW-Select 3 u. 4 (für Fahrsatzauswahl)
F60 – F68 = z.B.: 8 : Halt 17 : Hand + (Die Halt-Funktion (8)
 9 : Schnellhalt 18 : Hand - muß aktiviert sein!!)
F31 = 14 Spur A 16 : Posi.Step 21 : Endschalter +
F32 = 15 Spur B 19 : Posi.Start 22 : Endschalter – 24 : Start Ref.-Fahrt
 20 : Posi.Stop 23 : Referenz-Schalter 25 : Teach-In

Parametrierung der Binärausgänge BA1 – BA7

- F80** (BA1) = z.B.: 6 : ein definierter Arbeitsbereich wird verlassen (**C41-C46**) 10 : Positioniersteuerung allgemein aktiv
F00 (BA2) 8 : elektrische Nocke (No.-Anfang = **I60**, No.-Ende = **I61**) 3 : SW-erreicht (in Position)
F82-F86 (BA3-BA7) 9 : Schleppabstand überschritten (einstellbar in **I21**) 13 : in Referenz

Parametrierung des 2. Analogeingangs : F20 = 5 : Speed-Override

6 : Positions-Offset (zur aktuellen Sollposition kann ein absoluter Korrekturweg, entsprechend der Spannung am AE2 hinzuaddiert werden. 10 V entsprechen dem in **I70** eingeegebenen Wert)

Einstellung der Bremsansteuerung

F08 = "aktiv" , **F06** u. **F07** = Bremslüft- u. Bremsenfallzeit , **F03** u. **F04** = Relaisin- u. Relaisausschaltverzögerung

H20 = 2 ; **H22**:X20-Inkremente ; **H23**:X20-Getriebefaktor (Umrechnung des externen Gebers auf die Motorwelle)

allgemeine Parameter für Positionierung

- | | |
|--|---|
| I00 : 0 = begrenzter oder 1= endloser Fahrweg | I32 : Ref.-Geschw. Schnell |
| I02 = 1 : TTL-Geber an X20 | |
| I01 : Umlauflänge, nur bei I00 =1 (meist =360°) | I33 : Ref.-Geschw. langsam |
| (I05,I09 : nur, falls Einheit <u>nicht</u> Grad) | I34 : Referenz-Position |
| I07 : Weg pro Umdr. d. ext. Gebers (Zähler)* | I35 = 1, wenn I00 = 0 |
| I08 : Weg pro Umdr. d. ext. Gebers. (Nenner)* | I36 : fortlaufende Referenz (selten) |
| I10 : max. Geschwindigkeit | I37 : Referenzfahrt bei Netz-Ein |
| I11 : max. Beschleunigung | I38 : Referenz Folgesatz |
| I12 : Handgeschwindigkeit | I50 : Software-Endschalter - (nur bei I00 =0) |
| I21 : max. Schleppabstand | I51 : Software-Endschalter + (nur bei I00 =0) |
| I30 : Referenzfahrt-Typ | I60 : elektrische Nocke Anfang |
| I31 : Referenzfahrt-Richtung | I61 : elektrische Nocke Ende |

* Hinweis:

$$\frac{I07}{I08} = \frac{360^\circ \cdot y}{x} ; \frac{x}{y} = i_{\text{ext. Geber}}$$

$$i_{\text{ext. Geber}} = \frac{\text{Abtriebswelle}}{\text{Welle d. ext. Gebers}}$$

Fahrsätze 1 - 32

- J02** : (Fahrsatz, der immer mit Posi.Start gestartet wird, wenn **J02** ≠ 0)
J10 : Position 1 **J20** : Position 2
J11 : Fahrmethode 1 (absolut / relativ / ...) **J21** : Fahrmethode 2
J12 : Geschw. Pos. 1 ...
J13 : Beschl. Pos. 1 ..
J14 : Verzög. Pos. 1
J15 : Wiederholungen
J16 : Folgesatz
J17 : Folgestart
J18 : Pause (bei Folgestart = „mit Pause“)

Reglereinstellungen:

Drehzahlregler : **Kp** = **C31**
 Ki = **C32**
 Lageregler: **Kv** = **I20**

Drehmomentbegrenzung:

C03 und **C04**

S-Rampe (I16) ; n-Vorsteuerung (I25):

wird **I16** erhöht, muß **I25** i. d. Regel verkleinert werden und umgekehrt!

!! Netzausfallsicher speichern mit Mausklick auf **Fernbedienung** → **Aktionen im Umrichter starten** → **A00 Werte speichern** !!
 oder **A00** = 1 über die Controlbox !!

Parametrierungshilfe für STÖBER-Servoregler POSIDYN SDS 4000

Blatt:
S34

Rundachse (Positioniersteuerung)

externer HTL-Inkrementalgeber an BE1/2

SDS ohne Optionsplatine

Umrücker-Typ auswählen

P04 = "Servoumrücker SDS" (nur bei Parametrierung über die PC-Software FDS-TOOL)
P00 = Geräte-Typ

A10 = 1 (erweiterter Menüumfang für Bedienung über Controlbox)
A20 = Bremswiderstand (0=keiner, 1=freie Einstellung, 2 u. 3 = Auswahl)
A21-A23 : R, P und Tau des Bremswiderstands (nur bei **A20**=1)
A31 = aktiv (Störungsquittierung mit ESC-Taste über Controlbox)

freie Einstellung

Motordaten einstellen

Motortyp aus Datenbank

B00 = 60

B02 – B17 : Motordaten

B00 = 61...69

B02 : EMK-Konstante

B03 : Fremdlüfter ?

C60 = 2 (Lageregelung aktiv)

Parametrierung der Binäreingänge BE1 – BE4

(Invertierung möglich mit **F51-F54**)

F33 u. F34 = z.B.: 1-3 : SW-Select 0–2 und/oder 30/31 : SW-Select 3 u. 4 (für Fahrsatzauswahl)

F31 = 14 : Spur A 8 : Halt 17 : Hand + (Die Halt-Funktion (8))

F32 = 15 : Spur B 9 : Schnellhalt 18 : Hand - muß aktiviert sein!!)

16 : Posi.Step 21 : Endschalter +

19 : Posi.Start 22 : Endschalter –

20 : Posi.Stop 23 : Referenz-Schalter 24 : Start Ref.-Fahrt

25 : Teach-In

Parametrierung der Binärausgänge BA1 und BA2

F80, F00 = z.B.: 6 : ein definierter Arbeitsbereich wird verlassen (**C41-C46**) 10 : Positioniersteuerung allgemein aktiv

8 : elektrische Nocke (No.-Anfang = **I60**, No.-Ende = **I61**) 3 : SW-erreicht (in Position)

9 : Schleppabstand überschritten (einstellbar in **I21**) 13 : in Referenz

Parametrierung des 2. Analogeingangs : **F20** = 5 : Speed-Override

6 : Positions-Offset (zur aktuellen Sollposition kann ein absoluter Korrekturweg, entsprechend der Spannung am AE2 hinzuaddiert werden. 10 V entsprechen dem in **I70** eingegebenen Wert)

Einstellung der Bremsansteuerung

F08 = "aktiv" , **F06 u. F07** = Bremslüft- u. Bremsenfallzeit , **F03 u. F04** = Relaisin- u. Relaisausschaltverzögerung

F36 : BE1/2-Inkmente , **F49** : BE1/2-Getriebefaktor (Umrechnung des externen Gebers auf die Motorwelle)

allgemeine Parameter für Positionierung

I00 : 0 = **begrenzter** oder 1= **endloser** Fahrweg **I32** : Ref.-Geschw. Schnell

I02 = 0 : HTL-Geber an BE1/2

I01 : Umlauflänge, nur bei **I00**=1 (meist =360°) **I33** : Ref.-Geschw. langsam

(**I05,I09** : nur, falls Einheit nicht Grad) **I34** : Referenz-Position

I07 : Weg pro Umdr. d. ext. Gebers (Zähler)* **I35** = 1, wenn **I00** = 0

I08 : Weg pro Umdr. d. ext. Gebers. (Nenner)* **I36** : fortlaufende Referenz (selten)

I10 : max. Geschwindigkeit **I37** : Referenzfahrt bei Netz-Ein

I11 : max. Beschleunigung **I38** : Referenz Folgesatz

I12 : Handgeschwindigkeit **I50** : Software-Endschalter - (nur bei **I00**=0)

I21 : max. Schleppabstand **I51** : Software-Endschalter + (nur bei **I00**=0)

I30 : Referenzfahrt-Typ **I60** : elektrische Nocke Anfang

I31 : Referenzfahrt-Richtung **I61** : elektrische Nocke Ende

* Hinweis:

$$\frac{\mathbf{I07}}{\mathbf{I08}} = \frac{360^\circ \cdot \mathbf{y}}{\mathbf{x}} ; \frac{\mathbf{x}}{\mathbf{y}} = \mathbf{i} \text{ ext. Geber}$$

$$\mathbf{i} \text{ ext. Geber} = \frac{\text{Abtriebswelle}}{\text{Welle d. ext. Gebers}}$$

Fahrsätze 1 - 32

J02 : (Fahrsatz, der immer mit Posi.Start gestartet wird, wenn **J02** ≠ 0)

J10 : Position 1

J20 : Position 2

J11 : Fahrmethode 1 (absolut / relativ /...)

J21 : Fahrmethode 2

J12 : Geschw. Pos. 1

...

J13 : Beschl. Pos. 1

..

J14 : Verzög. Pos. 1

J15 : Wiederholungen

J16 : Folgesatz

J17 : Folgestart

J18 : Pause (bei Folgestart = „mit Pause“)

Reglereinstellungen:

Drehzahlregler : Kp = **C31**

Ki = **C32**

Lageregler: Kv = **I20**

Drehmomentbegrenzung:

C03 und **C04**

S-Rampe (I16) ; n-Vorsteuerung (I25):

wird **I16** erhöht, muß **I25** i. d. Regel verkleinert werden und umgekehrt!

!! Netzausfallsicher speichern mit Mausklick auf **Fernbedienung** → **Aktionen im Umrücker starten** → **A00 Werte speichern** !!
oder **A00** = 1 über die Controlbox !!

Parametrierungshilfe für STÖBER-Servoregler POSIDYN SDS 4000

Blatt:
S35

Rundachse (Positioniersteuerung)

externer HTL-Inkrementalgeber an BE1/2 SDS mit Optionsplatine SEA 4000

Umrichter-Typ auswählen

P04 = "Servoumrichter SDS" (nur bei Parametrierung über die PC-Software FDS-TOOL)
P00 : Geräte-Typ

P02 = "SEA 4000"

A10 = 1 (erweiterter Menüumfang für Bedienung über Controlbox)

A20 = Bremswiderstand (0=keiner, 1=freie Einstellung, 2 u. 3 = Auswahl)

A21-A23 : R, P und Tau des Bremswiderstands (nur bei **A20**=1)

A31 = aktiv (Störungsquittierung mit ESC-Taste über Controlbox)

freie Einstellung

Motordaten einstellen

Motortyp aus Datenbank

B00 = 60

B02 – B17 : Motordaten

B00 = 61...69

B02 : EMK-Konstante

B03 : Fremdlüfter ?

C60 = 2 (Lageregelung aktiv)

Parametrierung der Binäreingänge BE1 – BE14 (Invertierung möglich mit F51-F55 und F70-F78)

F33 – F35 und 1-3 : SW-Select 0 –2 und/oder 30/31 : SW-Select 3 u. 4 (für Fahrsatzauswahl)

F60 – F68 = z.B.: 8 : Halt 17 : Hand + (Die Halt-Funktion (8))

9 : Schnellhalt 18 : Hand - muß aktiviert sein!!)

F31 = 14 Spur A 16 : Posi.Step 21 : Endschalter +

F32 = 15 Spur B 19 : Posi.Start 22 : Endschalter – 24 : Start Ref.-Fahrt

20 : Posi.Stop 23 : Referenz-Schalter 25 : Teach-In

Parametrierung der Binärausgänge BA1 – BA7

F80 (BA1) = z.B.: 6 : ein definierter Arbeitsbereich wird verlassen (**C41-C46**) 10 : Positioniersteuerung allgemein aktiv

F00 (BA2) 8 : elektrische Nocke (No.-Anfang = **I60**, No.-Ende = **I61**) 3 : SW-erreicht (in Position)

F82-F86 (BA3-BA7) 9 : Schleppabstand überschritten (einstellbar in **I21**) 13 : in Referenz

Parametrierung des 2. Analogeingangs : F20 = 5 : Speed-Override

6 : Positions-Offset (zur aktuellen Sollposition kann ein absoluter Korrekturweg, entsprechend der Spannung am AE2 hinzuaddiert werden. 10 V entsprechen dem in **I70** eingeegebenen Wert)

Einstellung der Bremsansteuerung

F08 = "aktiv" , **F06** u. **F07** = Bremslüft- u. Bremsenfallzeit , **F03** u. **F04** = Relaisin- u. Relaisausschaltverzögerung

F36 : BE1/2-Inkmente **F49** : BE1/2-Getriebefaktor (Umrechnung des externen Gebers auf die Motorwelle)

allgemeine Parameter für Positionierung

I00 : 0 = **begrenzter** oder 1 = **endloser** Fahrweg **I32** : Ref.-Geschw. Schnell

I02 = 0 : HTL-Geber an BE1/2

I01 : Umlauflänge, nur bei **I00**=1 (meist =360°) **I33** : Ref.-Geschw. langsam

(**I05,I09** : nur, falls Einheit nicht Grad) **I34** : Referenz-Position

I07 : Weg pro Umdr. d. ext. Gebers (Zähler)* **I35** = 1, wenn **I00** = 0

I08 : Weg pro Umdr. d. ext. Gebers. (Nenner)* **I36** : fortlaufende Referenz (selten)

I10 : max. Geschwindigkeit **I37** : Referenzfahrt bei Netz-Ein

I11 : max. Beschleunigung **I38** : Referenz Folgesatz

I12 : Handgeschwindigkeit **I50** : Software-Endschalter - (nur bei **I00**=0)

I21 : max. Schleppabstand **I51** : Software-Endschalter + (nur bei **I00**=0)

I30 : Referenzfahrt-Typ **I60** : elektrische Nocke Anfang

I31 : Referenzfahrt-Richtung **I61** : elektrische Nocke Ende

* Hinweis:

$$\frac{I07}{I08} = \frac{360^\circ \cdot y}{x} ; \frac{x}{y} = i_{\text{ext. Geber}}$$

$$i_{\text{ext. Geber}} = \frac{\text{Abtriebswelle}}{\text{Welle d. ext. Gebers}}$$

Fahrsätze 1 - 32

J02 : (Fahrsatz, der immer mit Posi.Start gestartet wird, wenn **J02** ≠ 0)

J10 : Position 1 **J20** : Position 2

J11 : Fahrmethode 1 (absolut / relativ / ...) **J21** : Fahrmethode 2

J12 : Geschw. Pos. 1 ...

J13 : Beschl. Pos. 1 ..

J14 : Verzög. Pos. 1

J15 : Wiederholungen

J16 : Folgesatz

J17 : Folgestart

J18 : Pause (bei Folgestart = „mit Pause“)

Reglereinstellungen:

Drehzahlregler : **Kp** = **C31**

Ki = **C32**

Lageregler: **Kv** = **I20**

Drehmomentbegrenzung:

C03 und **C04**

S-Rampe (I16) ; n-Vorsteuerung (I25):

wird **I16** erhöht, muß **I25** i. d. Regel verkleinert werden und umgekehrt!

!! Netzausfallsicher speichern mit Mausklick auf **Fernbedienung** → **Aktionen im Umrichter starten** → **A00 Werte speichern** !!
oder **A00** = 1 über die Controlbox !!