

Blatt:  
S20

## Linearachse (Positioniersteuerung)

SDS ohne Optionsplatine

### Umrichter-Typ auswählen

**P00** = FU-Typ

(nur bei Parametrierung über die  
PC-Software FDS-TOOL )

**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

freie Einstellung

### Motordaten einstellen

Motortyp aus Datenbank

**B00** = 0

**B10 – B16** : Motordaten

**B00** = 1...28

**C60** = 2

### 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!!)

\* Schnellhaltrampe = **D81**

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)

### allgemeine Parameter für Positionierung

**I00** = 0

**I32** : Ref.-Geschw. schnell

**I05, I09** : Einheit-Auswahl

**I33** : Ref.-Geschw. langsam

**I07** : Weg pro Motorumdr. (Zähler)\*

**I34** : Referenz-Position

**I08** : Weg pro Motorumdr. (Nenner)\*

**I35** : 1

**I10** : max. Geschwindigkeit

**I37** : Referenzfahrt bei Netz-Ein

**I11** : max. Beschleunigung

**I38** : Referenz Folgesatz

**I12** : Handgeschwindigkeit

**I50** : Software-Endschalter –

**I21** : max. Schleppabstand

**I51** : Software-Endschalter +

**I30** : Referenzfahrt-Typ

**I60** : elektrische Nocke Anfang

**I31** : Referenzfahrt-Richtung

**I61** : elektrische Nocke Ende

### \* Hinweis:

$\frac{I07}{I08} = \frac{\text{Weg pro Riemenscheibenumdr.}}{i_{\text{gesamt}}}$

(siehe auch Blatt i 1 )

### 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:  
**S21**

## Linearachse (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

**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)

**F31 – 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!!)

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** = Relaisin- u. Relaisausschaltverzögerung

### allgemeine Parameter für Positionierung

**I00** = 0

**I05, I09** : Einheit-Auswahl

**I07** : Weg pro Motorumdr. (Zähler)\*

**I08** : Weg pro Motorumdr. (Nenner)\*

**I10** : max. Geschwindigkeit

**I11** : max. Beschleunigung

**I12** : Handgeschwindigkeit

**I21** : max. Schleppabstand

**I30** : Referenzfahrt-Typ

**I31** : Referenzfahrt-Richtung

**I32** : Ref.-Geschw. schnell

**I33** : Ref.-Geschw. langsam

**I34** : Referenz-Position

**I35** : 1

**I37** : Referenzfahrt bei Netz-Ein

**I38** : Referenz Folgesatz

**I50** : Software-Endschaltes –

**I51** : Software-Endschaltes +

**I60** : elektrische Nocke Anfang

**I61** : elektrische Nocke Ende

### \* Hinweis:

$\frac{I07}{I08} = \frac{\text{Weg pro Riemenscheibenumdr.}}{i_{\text{gesamt}}}$

(siehe auch Blatt i 1)

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