

Blatt:
60

Hubwerk (Drehzahlsteuerung)

ohne Drehzahlrückführung, FDS ohne Optionsplatine

Umrichter-Typ auswählen

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

P00 = FU-Typ

A10 = 1 (erweiterter Menüumfang)

A20 : Bremswiderstand (0=keiner, 1=freieEinstellung, 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

C01 : max. zul. Drehzahl

Sollwertvorgabe

Analog-Sollwert / Frequenz-Sollwert
(0-10 V oder 0– 20 mA) (3 – 50 kHz)

D00 : Accel **D04** : n (Sollwert-Min)
D01 : Decel **D05** : Sollwert-Min
D02 : n (Sollwert-Max) **D06** : Sollwert-Offset
D03 : Sollwert-Max

F37 : fmax-Frequenz- Sollwert (nur bei **F35** = 14)

Festsollwerte

D10 : Accel 1
D11 : Decel 1
D12 : Festsollwert 1
D20 : Accel 2
D21 : Decel 2
D22 : Festsollwert 2
D72 : Festsollwert 7

Motorpoti

D90 = 1 : nur Motorpoti
 2 : Motorpoti + SW
D91 = Motorpoti-Speicher
 0 : flüchtig
 1 : nichtflüchtig

Maximaldrehzahl = **C01**

D80 : Rampenform (0=linear ; 1=verschliffen)
D92 : Negierung des Sollwerts möglich

Relais 2 steuert die Bremse → **F00** = 1 (**F05** = Relais 2 invers)

F01 : Drehzahl, bei der die Bremse öffnet **F03** : Relais-Einschaltverzögerungszeit
F02 : Drehzahl, bei der die Bremse schließt **F04** : Relais-Abfallverzögerungszeit

Parametrierung der Binäreingänge BE1 – BE5 , falls Abweichungen von der Werkseinstellung erforderlich

F31 – F35 = allgemein : 6 : Drehrichtung
 8 : Halt
 9 : Schnellhalt (Schnellhaltrampe = **D81**)
 10 : Momentumschaltung (**C03** = M-Max1; **C04** = M-Max2)
 11 : Parametersatzumschaltung
 13 : Störungsquittierung
 14 : rückwärts V3.2 (geht nur mit **F31** und **F32=14** → BE1=rückw., BE2=vorw.)

bei Betrieb mit Festsollwerten : 1-3 : SW-Select 0 – 2

bei Betrieb mit Frequenz-Sollwert : **F35** = 14 (Frequenz-Sollwert an BE 5 !)

Bei Motorpoti -Funktion : 4 : Motorpoti AUF
 5 : Motorpoti AB

Parametrierung des 2. Analogeingangs : **F20** = 0:inaktiv, 1:Korrektursollwert, 2:Momentengrenze, 4:Sollwert-Faktor

Parametrierung des Analogausgangs: **F40** = 0 : inaktiv, 1 : I-Motor, 2 : P-Motor, 3 : M-Motor, 4 : n-Motor



Netzausfallsicher speichern mit Mausclick auf **Fernbedienung** ® **Aktionen im FDS starten** ® **A00 Werte speichern** !!
 oder **A00** = 1 über die Gerätetastatur !!

Drehmomentbegrenzung:

C03 und C04

Parametrierungshilfe für STÖBER-Frequenzumrichter FDS 4000/B

Blatt:

61

Hubwerk (Drehzahlsteuerung) mit Drehzahlrückführung, FDS ohne Optionsplatine

Umrichter-Typ auswählen

P00 = FU-Typ

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

A10 = 1 (erweiterter Menüumfang)

A20 : Bremswiderstand (0=keiner, 1=freieEinstellung, 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

Reglereinstellungen:

Drehzahlregler : Kp = C31
Ki = C32

Drehmomentbegrenzung:

C03 und C04

B20 = 2 ; C01 : max. zul. Drehzahl

F36 = Strichzahl des Inkrementalgebers (bei STÖBER-Motoren gilt die Werkseinstellung)

Sollwertvorgabe

Analog-Sollwert /
(0-10 V oder 0– 20 mA)

D00 : Accel

D01 : Decel

D02 : n (Sollwert-Max)

D03 : Sollwert-Max

Frequenzsollwert
nicht möglich !

D04 : n (Sollwert-Min)

D05 : Sollwert-Min

D06 : Sollwert-Offset

Festsollwerte

D10 : Accel 1

D11 : Decel 1

D12 : Festsollwert 1

D20 : Accel 2

D21 : Decel 2

D22 : Festsollwert 2

⋮

D72 : Festsollwert 7

Motorpoti

D90 = 1 : nur Motorpoti

2 : Motorpoti + SW

D91 = Motorpoti-Speicher

0 : flüchtig

1 : nichtflüchtig

Maximaldrehzahl = C01

D80 : Rampenform (0=linear ; 1=verschliffen)

D92 : Negierung des Sollwerts möglich

Relais 2 steuert die Bremse → F00 = 1 (F05 = Relais 2 invers)

F03 : Relais-Einschaltverzögerungszeit

F06 : Bremslüftzeit

F04 : Relais-Abfallverzögerungszeit

F07 : Bremseinfallzeit

Halt-Magnetisierung aus / ein: B25 = 0 / 1 *

* **Achtung:** Bremse muß auch wirklich über Relais 2 gesteuert werden!

Parametrierung der Binäreingänge BE1 – BE5

(Invertierung möglich mit F51 – F55)

F31 – F33 = allgemein :

6 : Drehrichtung

8 : Halt

9 : Schnellhalt (Schnellhaltrampe = D81)

10 : Momentumschaltung (C03 = M-Max1; C04 = M-Max2)

F34 = 14 : Encoder-Spur A

11 : Parametersatzumschaltung (BE muß in beiden Sätzen gleich parametrierung sein)

F35 = 15 : Encoder-Spur B

13 : Störungsquittierung

14 : rückwärts V3.2 (geht nur mit F31 und F32=14 ⚠ BE1=rückw., BE2=vorw.)

bei Betrieb mit Festsollwerten : 1-3 : SW-Select 0 – 2

Bei Motorpoti -Funktion :

4 : Motorpoti AUF ; 5 : Motorpoti AB

Parametrierung des 2. Analogeingangs : F20 = 0:inaktiv , 1:Korrektursollwert , 2:Momentengrenze , 4:Sollwert-Faktor

Parametrierung des Analogausgangs: F40 = 0 : inaktiv , 1 : I-Motor , 2 : P-Motor , 3 : M-Motor , 4 : n-Motor

Netzausfallsicher speichern mit Mausklick auf **Fernbedienung** ® **Aktionen im FDS starten** ® **A00 Werte speichern** !!
oder **A00 = 1** über die Gerätetastatur !!

Parametrierungshilfe für STÖBER-Frequenzumrichter FDS 4000/B

Blatt:
62

Hubwerk (Drehzahlsteuerung)

mit Drehzahlrückführung, FDS mit Optionsplatine EA 4000

Umrichter-Typ auswählen

P00 = FU-Typ
P02 = EA 4000

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

A10 = 1 (erweiterter Menüumfang)
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

Motordaten einstellen

freie Einstellung

Motortyp aus Datenbank

B00 = 0

B10 – B16 : Motordaten

B00 = 1...28

B20 = 2 ; **B26** = 1 ; **C01** : max. zul. Drehzahl
F39 = Strichzahl des Inkrementalgebers (bei STÖBER-Motoren gilt die Werkseinstellung)

Sollwertvorgabe

Analog-Sollwert / Frequenz-Sollwert (0-10 V oder 0– 20 mA) / (3 – 50 kHz) D00 : Accel D01 : Decel D02 : n (Sollwert-Max) D03 : Sollwert-Max D04 : n (Sollwert-Min) D05 : Sollwert-Min D06 : Sollwert-Offset F37 : fmax-Frequenz- Sollwert (nur bei F35 = 14)	Festsollwerte D10 : Accel 1 D11 : Decel 1 D12 : Festsollwert 1 D20 : Accel 2 D21 : Decel 2 D22 : Festsollwert 2 D72 : Festsollwert 7	Motorpoti D90 = 1 : nur Motorpoti 2 : Motorpoti + SW D91 = Motorpoti-Speicher 0 : flüchtig 1 : nichtflüchtig Maximaldrehzahl = C01
---	---	--

D80 : Rampenform (0 : linear ; 1: verschliffen)
D92 : Negierung des Sollwerts möglich

Relais 2 steuert die Bremse → **F00** = 1 (**F05** = Relais 2 invers)
F03 : Relais-Einschaltverzögerungszeit **F06** : Bremslüftzeit
F04 : Relais-Abfallverzögerungszeit **F07** : Bremseinfallzeit
Halt-Magnetisierung aus / ein: **B25** = 0 / 1 *

* **Achtung:** Bremse muß auch wirklich über Relais 2 gesteuert werden!

Parametrierung der Binäreingänge BE1 – BE10 (Invertierung möglich mit **F51 – F55** und **F70 - F74**)

F31 – F35 = allgemein: 6 : Drehrichtung 8 : Halt 9 : Schnellhalt (Schnellhaltrampe = **D81**)
 und **F60 – F64** 10 : Momentumschaltung (**C03** = M-Max1; **C04** = M-Max2)
 11 : Parametersatzumschaltung (BE muß in beiden Sätzen gleich parametrierung sein)
 13 : Störungsquittierung
 14 : rückwärts V3.2 (geht nur mit **F31** und **F32**=14 → BE1=rückw., BE2=vorw.)

bei Betrieb mit Festsollwerten : 1-3 : SW-Select 0 – 2

bei Betrieb mit Frequenz-Sollwert : **F35** = 14 (Frequenz-Sollwert an BE 5 !)

Bei Motorpoti -Funktion : 4 : Motorpoti AUF ; 5 : Motorpoti AB

Parametrierung des Binärausgangs BA1

F80 = z.B.: 2 : Drehzahl-Null-Erreicht 4 : Momentengrenze erreicht (**C03** bzw. **C04**)
 3 : Sollwert-Erreicht 5 : Warnung 6 : ein def. Arbeitsbereich wird verlassen (**C41-C46**)

Parametrierung des 2. Analogeingangs : **F20** = 0:inaktiv , 1:Korrektursollwert , 2: Momentengrenze , 4:Sollwert-Faktor

Parametrierung des Analogausgangs: **F40** = 0 : inaktiv , 1 : I-Motor , 2 : P-Motor , 3 : M-Motor , 4 : n-Motor

↓

Netzausfallsicher speichern mit Mausclick auf **Fernbedienung ® Aktionen im FDS starten ® A00 Werte speichern !!**
 oder **A00 = 1** über die Gerätetastatur !!

Parametrierungshilfe für STÖBER-Frequenzumrichter FDS 4000/B

Blatt:

63

Hubwerk (Drehzahlsteuerung) mit Drehzahlrückführung, FDS mit Optionsplatine GB 4000

Umrichter-Typ auswählen

P00 = FU-Typ
P02 = GB 4000

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

A10 = 1 (erweiterter Menüumfang)
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

Reglereinstellungen:

Drehzahlregler : Kp = C31
Ki = C32

Drehmomentbegrenzung:

C03 und C04

B20 = 2 ; B26 = 1 ; C01 : max. zul. Drehzahl
F39 = Strichzahl des Inkrementalgebers (bei STÖBER-Motoren gilt die Werkseinstellung)

Sollwertvorgabe

Analog-Sollwert / Frequenz-Sollwert (0-10 V oder 0– 20 mA) (3 – 50 kHz)

D00 : Accel
D01 : Decel
D02 : n (Sollwert-Max)
D03 : Sollwert-Max
D04 : n (Sollwert-Min)
D05 : Sollwert-Min
D06 : Sollwert-Offset

F37 : fmax-Frequenz- Sollwert (nur bei F35 = 14)

Festsollwerte

D10 : Accel 1
D11 : Decel 1
D12 : Festsollwert 1
D20 : Accel 2
D21 : Decel 2
D22 : Festsollwert 2
D72 : Festsollwert 7

Motorpoti

D90 = 1 : nur Motorpoti
2 : Motorpoti + SW
D91 = Motorpoti-Speicher
0 : flüchtig
1 : nichtflüchtig

Maximaldrehzahl = C01

D80 : Rampenform (0 : linear ; 1: verschliffen)
D92 : Negierung des Sollwerts möglich

Relais 2 steuert die Bremse → F00 = 1 (F05 = Relais 2 invers)

F03 : Relais-Einschaltverzögerungszeit
F04 : Relais-Abfallverzögerungszeit
F06 : Bremslüftzeit
F07 : Bremsenfallzeit

Halt-Magnetisierung aus / ein: B25 = 0 / 1 *

* **Achtung:** Bremse muß auch wirklich über Relais 2 gesteuert werden!

Parametrierung der Binäreingänge BE1 – BE5

(Invertierung möglich mit F51 – F55)

F31 – F35 = allgemein:
6 : Drehrichtung
8 : Halt
9 : Schnellhalt (Schnellhaltrampe = D81)
10 : Momentumschaltung (C03 = M-Max1; C04 = M-Max2)
11 : Parametersatzumschaltung (BE muß in beiden Sätzen gleich parametrierbar sein)
13 : Störungsquittierung
14 : rückwärts V3.2 (geht nur mit F31 und F32=14 → BE1=rückw., BE2=vorw.)

bei Betrieb mit Festsollwerten : 1-3 : SW-Select 0 – 2

bei Betrieb mit Frequenz-Sollwert : F35 = 14 (Frequenz-Sollwert an BE 5 !)

Bei Motorpoti -Funktion : 4 : Motorpoti AUF ; 5 : Motorpoti AB

Parametrierung des Binärausgangs BA1

F80 = z.B.: 2 : Drehzahl-Null-Erreicht
3 : Sollwert-Erreicht
4 : Momentengrenze erreicht (C03 bzw. C04)
5 : Warnung
6 : ein def. Arbeitsbereich wird verlassen (C41-C46)

Parametrierung des 2. Analogeingangs : F20 = 0:inaktiv, 1:Korrektursollwert, 2:Momentengrenze, 4:Sollwert-Faktor

Parametrierung des Analogausgangs: F40 = 0 : inaktiv, 1 : I-Motor, 2 : P-Motor, 3 : M-Motor, 4 : n-Motor

Netzausfallsicher speichern mit Mausklick auf **Fernbedienung** ® **Aktionen im FDS starten** ® **A00 Werte speichern** !!
oder **A00 = 1** über die Gerätetastatur !!

Parametrierungshilfe für STÖBER-Frequenzumrichter FDS 4000/B

Blatt:

70

Hubwerk (Positioniersteuerung)

mit Drehzahlrückführung, FDS ohne Optionsplatine

Umrichter-Typ auswählen

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

P00 = FU-Typ

A10 = 1 (erweiterter Menüumfang)

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

B20 = 2 ; **C60** = 2 ; **F36** = Strichzahl des Inkrementalgebers (bei STÖBER-Motoren gilt die Werkseinstellung)

Relais 2 steuert die Bremse → **F00** = 1 (**F05** = Relais 2 invers)

F03 : Relais-Einschaltverzögerungszeit

F06 : Bremslüftzeit

F04 : Relais-Abfallverzögerungszeit

F07 : Bremsenfallzeit

Halt-Magnetisierung aus / ein: **B25** = 0 / 1 *

* **Achtung:** Bremse muß auch wirklich über Relais 2 gesteuert werden!

Parametrierung der Binäreingänge BE1 – BE5

(Invertierung möglich mit **F51 – F55**)

F31 – F33 = z.B.: 1-3 : SW-Select 0 –2 (für Fahrsatzauswahl)

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

20 : Posi.Stop

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

23 : Referenz-Schalter

16 : Posi.Step 21 : Endschalter +

24 : Start Ref.-Fahrt

19 : Posi.Start 22 : Endschalter –

25 : Teach-In

F34 = 14 : Spur A

F35 = 15 : Spur B

* Schnellhaltrampe = **D81**

Parametrierung des 2. Analogeingangs : **F20** = 5: Speed-Override , 6 : Positions-Offset (siehe auch **I70**)

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 : referenzieren auf Encoder-Nullspur

I37 : Referenzfahrt bei Netz-Ein

I38 : Referenz Folgesatz

I50 : Software-Endschalter –

I51 : Software-Endschalter +

I60 : elektrische Nocke Anfang

I61 : elektrische Nocke Ende

*

$$\frac{\mathbf{I07}}{\mathbf{I08}} = \frac{\text{Hubweg pro Antriebsradumdr.}}{i_{\text{gesamt}}}$$

(siehe auch Blatt i 1 , " Linearachse")

Fahrsätze 1 - 8

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

L20 : ...

J15 : Wiederholungen

J16 : Folgesatz

J17 : Folgestart

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

L10 : fahrsatzspezifische Bremssteuerung (nur wenn **F00**=1. Nach Erreichen der Zielposition kann man die über Relais 2 gesteuerte Bremse einfallen lassen)

Reglereinstellungen:

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

Ki = **C32**

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

Drehmomentbegrenzung:

C03 und **C04**

Netzausfallsicher speichern mit Mausclick auf **Fernbedienung** ® **Aktionen im FDS starten** ® **A00 Werte speichern** !!
oder **A00** = 1 über die Gerätetastatur !!

Parametrierungshilfe für STÖBER-Frequenzumrichter FDS 4000/B

Blatt:

71

Hubwerk (Positioniersteuerung) mit Drehzahlrückführung, FDS mit Optionsplatine EA 4000

Umrücker-Typ auswählen

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

P00 = FU-Typ
P02 = EA 4000

A10 = 1 (erweiterter Menüumfang)
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

B20 = 2 ; **B26** = 1 ; **C60** = 2 ; **F39** = Strichzahl des Inkrementalgebers (bei STÖBER-Motoren gilt die Werkseinstellung)

Relais 2 steuert die Bremse → **F00** = 1 (**F05** = Relais 2 invers)

F03 : Relais-Einschaltverzögerungszeit **F06** : Bremslüftzeit
F04 : Relais-Abfallverzögerungszeit **F07** : Bremsenfallzeit

* **Achtung:** Bremse muß auch wirklich über Relais 2 gesteuert werden!

Halt-Magnetisierung aus / ein: **B25** = 0 / 1 *

Parametrierung der Binäreingänge BE1 – BE10 (Invertierung möglich mit **F51 – F55** und **F70 – F74**)

F31 – F35 1-3 : SW-Select 0 –2 (für Fahrsatzauswahl)
und **F60 – F64** = z.B.: 8 : Halt 17 : Hand + (Die Halt-Funktion (8) 20 : Posi.Stop
9 : Schnellhalt* 18 : Hand - muß aktiviert sein!!) 23 : Referenz-Schalter
16 : Posi.Step 21 : Endschalter + 24 : Start Ref.-Fahrt
19 : Posi.Start 22 : Endschalter – 25 : Teach-In

Parametrierung des Binärausgangs BA1

*Schnellhaltrampe = **D81**

F80 = z.B.: 3 : SW-erreicht (in Position) 10 : Positioniersteuerung allg. aktiv
6 : ein def. Arbeitsbereich wird verlassen (**C41-C46**) 13 : in Referenz
8 : elektrische Nocke (No.-Anfang = **I60**, No.-Ende = **I61**) 9 : Schleppabstand (einstellbar in **I21**)

Parametrierung des 2. Analogeingangs : **F20** = 5: Speed-Override , 6 : Positions-Offset (siehe auch **I70**)

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** : referenzieren auf Encoder-Nullspur
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

*

$$\frac{\mathbf{I07}}{\mathbf{I08}} = \frac{\text{Hubweg pro Antriebsradumdr.}}{\text{i}_{\text{gesamt}}}$$

(siehe auch Blatt i 1 , " Linearachse")

Fahrsätze 1 - 8

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 **L20** : ...
J15 : Wiederholungen
J16 : Folgesatz
J17 : Folgestart
J18 : Pause (bei Folgestart = „mit Pause“)
L10 : fahrsatzspezifische Bremssteuerung (nur wenn **F00**=1. Nach Erreichen der Zielposition kann man die über Relais 2 gesteuerte Bremse einfallen lassen)

Reglereinstellungen:

Drehzahlregler : **Kp** = **C31**
Ki = **C32**

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

Drehmomentbegrenzung:

C03 und **C04**

Netzausfallsicher speichern mit Mausklick auf **Fernbedienung** ® **Aktionen im FDS starten** ® **A00 Werte speichern** !!
oder **A00** = 1 über die Gerätetastatur !!

Blatt:

72

Hubwerk (Positioniersteuerung) mit Drehzahlrückführung, FDS mit Optionsplatine GB 4000

Umrichter-Typ auswählen

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

P00 = FU-Typ

P02 = GB 4000

A10 = 1 (erweiterter Menüumfang)

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

B20 = 2 ; B26 = 1 ; C60 = 2 ; F39 = Strichzahl des Inkrementalgebers (bei STÖBER-Motoren gilt die Werkseinstellung)

Relais 2 steuert die Bremse → F00 = 1 (F05 = Relais 2 invers)

F03 : Relais-Einschaltverzögerungszeit

F06 : Bremslüftzeit

F04 : Relais-Abfallverzögerungszeit

F07 : Bremsenfallzeit

Halt-Magnetisierung aus / ein: B25 = 0 / 1 *

* **Achtung:** Bremse muß auch wirklich über Relais 2 gesteuert werden!

Parametrierung der Binäreingänge BE1 – BE5

F31 – F35 = z.B.: 1-3 : SW-Select 0 –2 (für Fahrsatzauswahl)

8 : Halt

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

20 : Posi.Stop

9 : Schnellhalt*

18 : Hand - muß aktiviert sein!!)

23 : Referenz-Schalter

16 : Posi.Step

21 : Endschalter +

24 : Start Ref.-Fahrt

19 : Posi.Start

22 : Endschalter –

25 : Teach-In

Parametrierung des Binärausgangs BA1

*Schnellhaltrampe = D81

F80 = z.B.: 3 : SW-erreicht (in Position)

10 : Positioniersteuerung allg. aktiv

6 : ein def. Arbeitsbereich wird verlassen (C41-C46)

13 : in Referenz

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

9 : Schleppabstand (einstellbar in I21)

Parametrierung des 2. Analogeingangs : F20 = 5: Speed-Override , 6 : Positions-Offset (siehe auch I70)

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 : referenzieren auf Encoder-Nullspur

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

*

I07 = Hubweg pro Antriebsradumdr.

I08 = i_{gesamt}

(siehe auch Blatt i 1 , " Linearachse")

Fahrsätze 1 - 8

J02 : (Fahrsatz, der immer mit Posi.Start gestartet wird, wenn J02 = 1 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

L20 : ...

J15 : Wiederholungen

J16 : Folgesatz

J17 : Folgestart

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

L10 : fahrsatzspezifische Bremssteuerung (nur wenn F00=1. Nach Erreichen der Zielposition kann man die über Relais 2 gesteuerte Bremse einfallen lassen)

Reglereinstellungen:

Drehzahlregler : Kp = C31

Ki = C32

Lageregler: Kv = I20

Drehmomentbegrenzung:

C03 und C04