

Parametrierung

Diese Seite beschreibt, wie der Epulse50-Servoregler **parametriert** wird. Der Antrieb wird mit der PC-Software konfiguriert, die die Motorparameter, die Regelschleife und das Anwendungsverhalten festlegt.

Um den integrierten Motorantrieb zu konfigurieren, verwenden Sie bitte die PC-Software Motolab Starter:

https://www.nilab.at/download/motolab_starter_ver0-0-1-0/?wpdmdl=6631&refresh=635638e9ee1601666595049

The screenshot displays the Motolab Starter configuration tool. The main window is titled 'MOTOLAB STARTER - CONFIGURATION TOOL - V0.1.0.0'. It features a top menu bar with options like 'DISCONNECT FROM MOTOR', 'DOWNLOAD', 'UPLOAD', and 'STORE'. The 'Motion Table' is the central focus, listing 10 motion profiles (Index 0 to 9) with their respective parameters. The 'Motion control' section includes 'START MOTION' and 'STOP MOTION' buttons. The 'Digital Outputs Setup' section shows 'Digital Output 1 Setup' and 'Digital Output 2 Setup'.

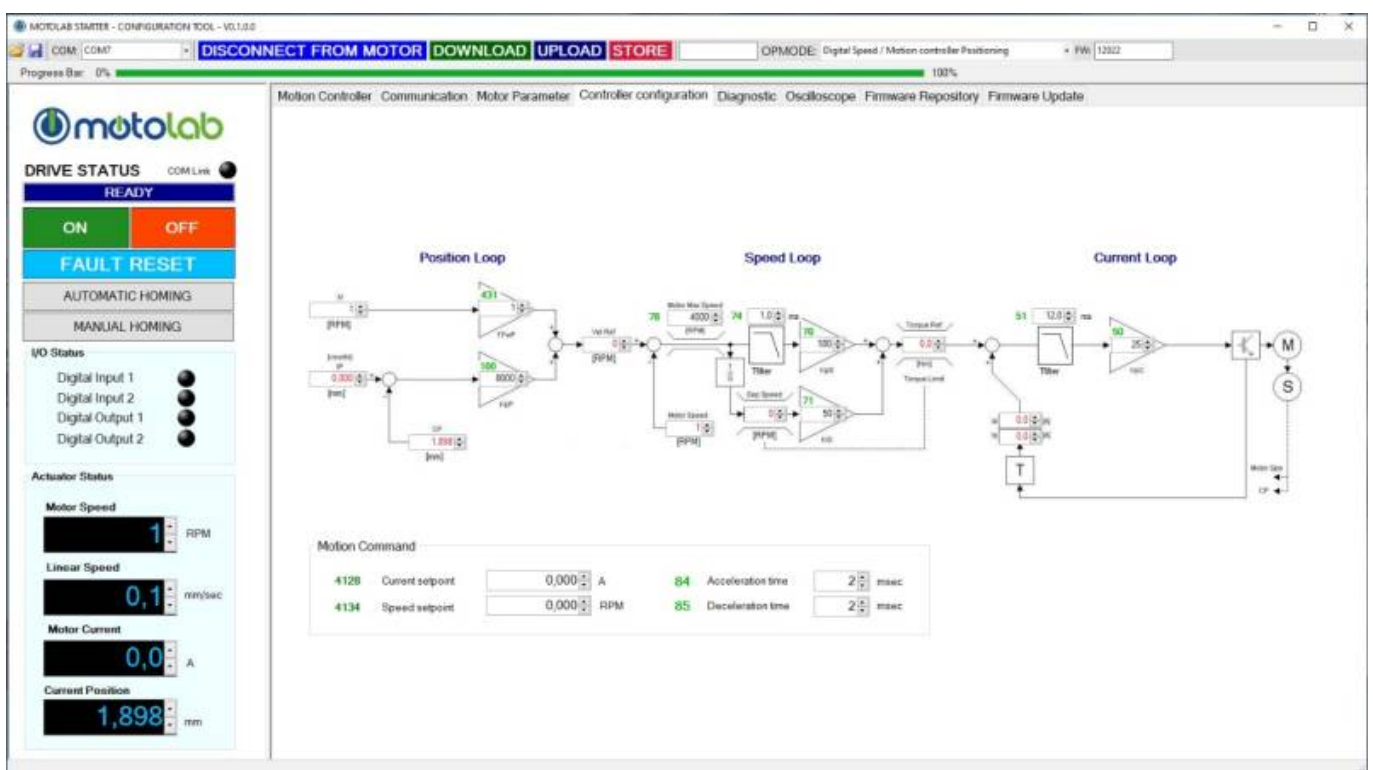
Index	Motion type	Position	A	B	C	Waiting	Trigger mode
793 0	Polynomial	110,000 mm	800 msec	0 msec	300 msec	10 msec	DIG IN Rising
804 1	Polynomial	190,000 mm	800 msec	0 msec	300 msec	10 msec	Auto
815 2	None	0,000 mm	0 msec	0 msec	0 msec	0 msec	Auto
826 3	None	0,000 mm	0 msec	0 msec	0 msec	0 msec	Auto
837 4	None	0,000 mm	0 msec	0 msec	0 msec	0 msec	Auto
848 5	None	0,000 mm	0 msec	0 msec	0 msec	0 msec	Auto
859 6	None	0,000 mm	0 msec	0 msec	0 msec	0 msec	Auto
870 7	None	0,000 mm	0 msec	0 msec	0 msec	0 msec	Auto
881 8	None	0,000 mm	0 msec	0 msec	0 msec	0 msec	Auto
892 9	None	0,000 mm	0 msec	0 msec	0 msec	0 msec	Auto

Table Mode: 1 Maps - 10 positions per map

Enable Control from Input 1: ☐

Digital Outputs Setup:

- Digital Output 1 Setup: Brake Control
- Digital Output 2 Setup: In Position (active low)



Konfigurationsschritte

- Verbinden Sie den Antrieb mit dem PC über das USB-Programmierskabel.
- Starten Sie Motolab Starter und wählen Sie den Antrieb und den angeschlossenen Motor aus.
- Stellen Sie die Motorparameter ein (Feedback-Typ, Polzahl, Stromgrenzen) gemäß dem Datenblatt.
- Konfigurieren Sie die Regelschleife, das Bewegungsprofil und die fieldbus settings.
- Speichern Sie die Konfiguration

am Antrieb und verifizieren Sie den Motorbetrieb.

From:

<https://www.nilab.at/dokuwiki/> - **NiLAB GmbH**
Knowledgebase

Permanent link:

https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=de:epulse50_dc_servodrive:parametrization

Last update: **2026/09/13 19:33**

