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 NiLAB ByInterface: https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=de:epulse50_dc_servodrive:pc_software

Konfigurationsschritte

- Verbinden Sie den Antrieb mit dem PC über das USB-Programmierkabel. - 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: **2026/09/21 10:02**