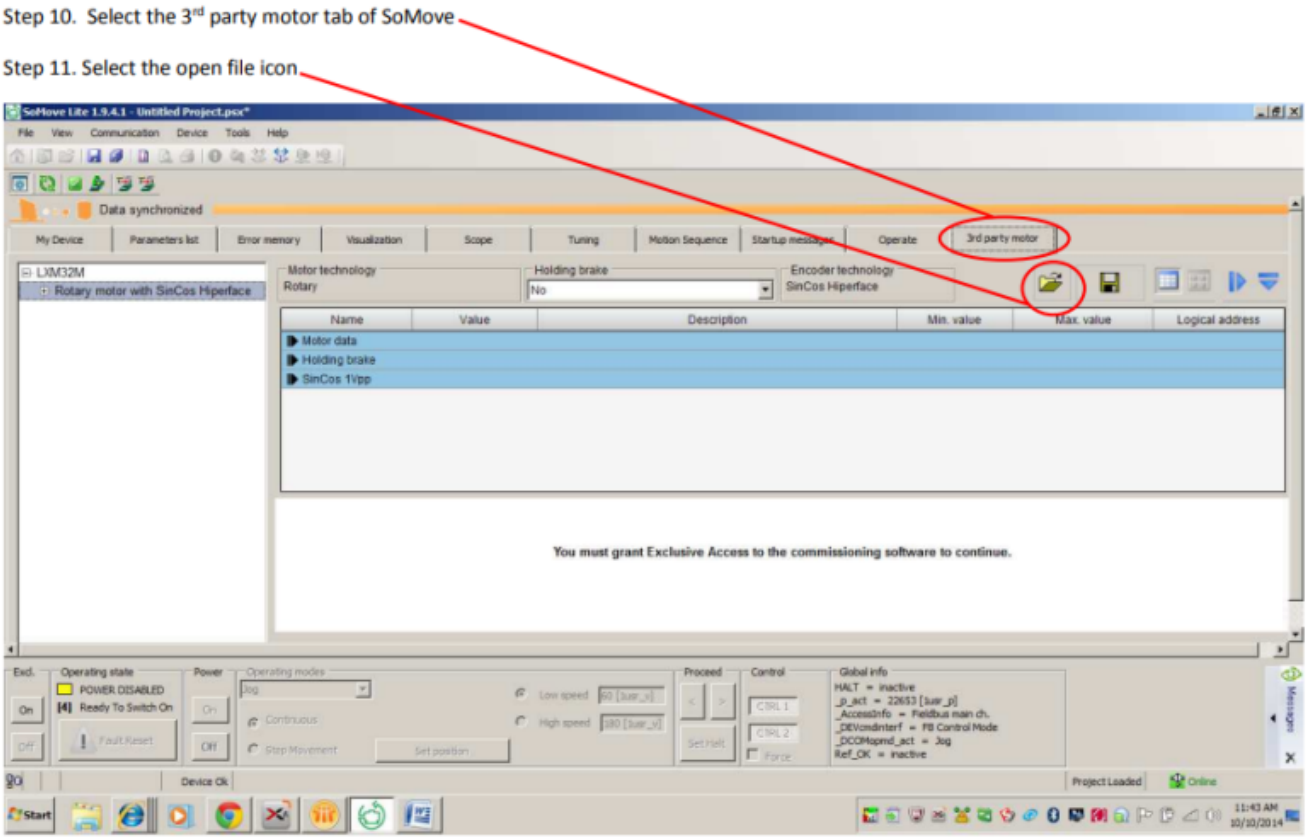
# Lexium32M-Antrieb

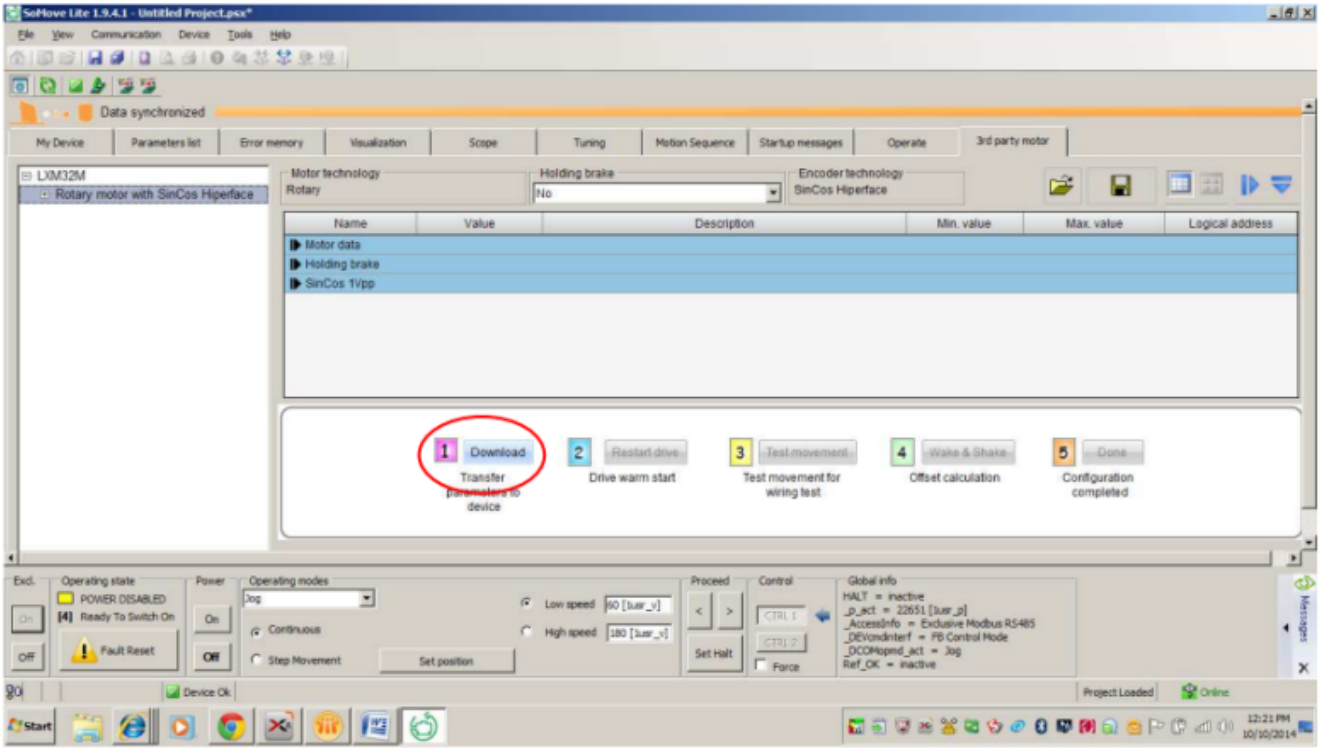
Für die Inbetriebnahme des LXM32M-Servoreglers von Schneider Electric müssen Sie die SoMove-Software von Schneider Electric installieren und verwenden. Der Lexium32M-Antrieb muss mit dem Analog-Encoder-Modul **VW3M3403** ausgestattet sein. Ein Fremdmotor muss mit der SoMove-Software konfiguriert werden. Eine TPMConfig-Datei mit den Motordaten wird nach den folgenden Schritten importiert.

Beispiel einer TPMConfig-Datei:

GD250XS ⇒ :green_drive_motors:gd250xs.tpmconfig.zip
GDI250QS ⇒ :green_drive_motors:gdi250qs.tpmconfig.zip
GD350ES ⇒ :green_drive_motors:gd350es.tpmconfig.zip
GD350XS ⇒ :green_drive_motors:gd350xs.zip

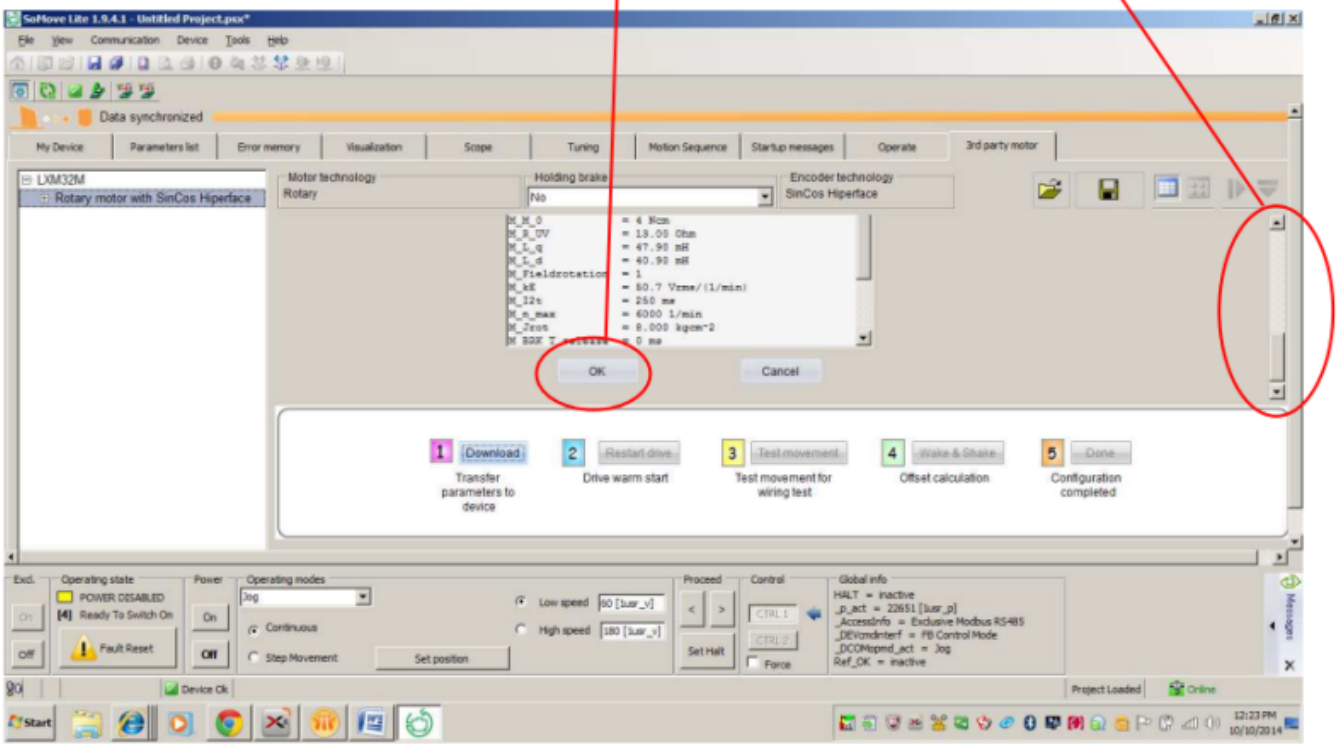


Step 14. Click the download icon within the 3rd party motor configuration settings.




Step 15. Choose OK to write the 3rd party motor setting to the drive.

Note: If the radio button for OK is not visible, then use the scroll bar on the side frame to bring the radio buttons into view.




Nach diesen Schritten folgen Sie dem Assistenten mit den Schaltflächen 1→2→3→4→5.
Bitte prüfen Sie während des Testlaufs, dass Sie bei positiver Geschwindigkeit positive Encoderzähler haben.

Nach dem letzten Schritt des Assistenten verwenden Sie bitte die Autotune-Funktion, um die richtigen

Regelkreisparameter zu berechnen.
Bitte beachten Sie, dass die Autotune-Funktion tendenziell große Verstärkungen verwendet und dies zu Vibrationen führen kann.
Reduzieren Sie daher nach der Autotune die Geschwindigkeitsverstärkung (Kpn) um 20 %.

## Beispiel der Start-Regelkreisparameter

| Nome | Valore |
|---|---|
| CTRL1_KPp | 50.1 1/s |
| CTRL1_KPn | 0.0100 A/(1/min) |
| CTRL1_TNn | 6.46 ms |
| CTRL1_KFPp | 100.0 % |
| CTRL1_TAUnref | 1.00 ms |
| CTRL1_TAUiref | 0.80 ms |

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

Permanent link:
**https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=de:green_drive_motors:lexium32m_drive**

Last update: **2026/09/12 14:02**