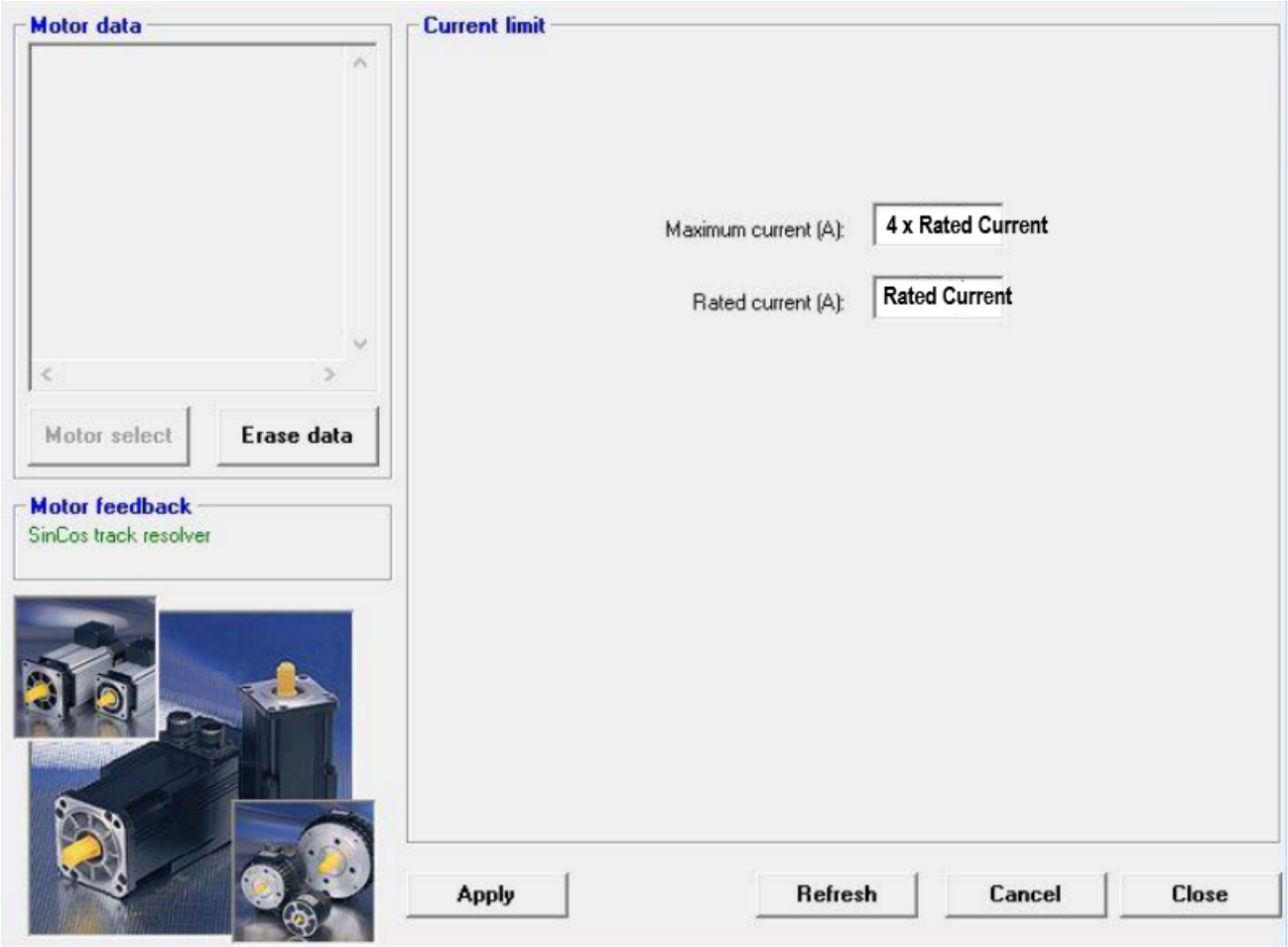
Xtrapulspack-Servoregler TTL-Inkrementalencoder

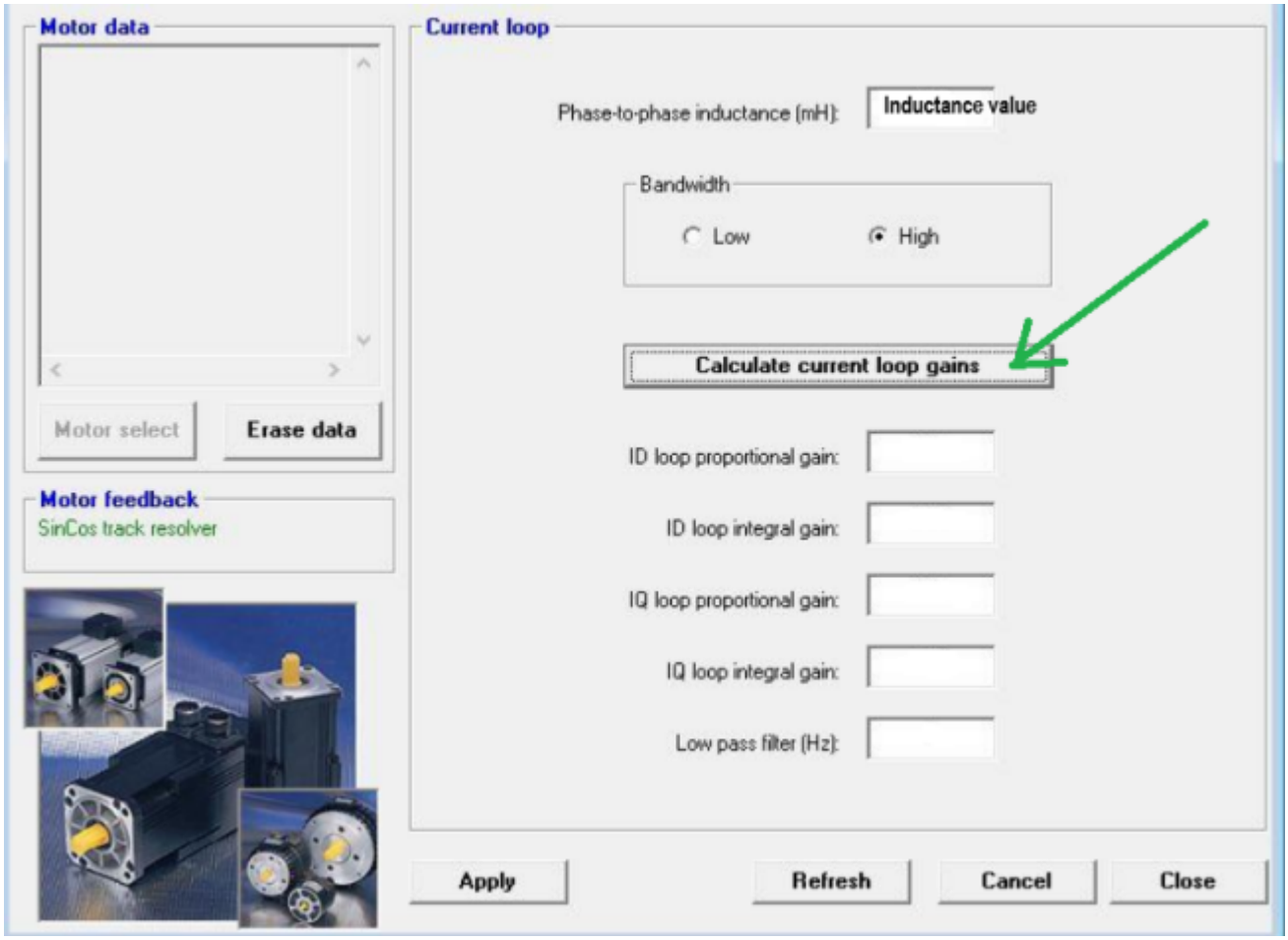
Für die Konfiguration des Xtrapulspack wird die Gem Drive Studio Software verwendet.

Bitte verwenden Sie unsere Datasheet Engine, um die Motorparameter zu sehen.

Schritt 1) ⇒ Motorkonfiguration ⇒ Strombegrenzung

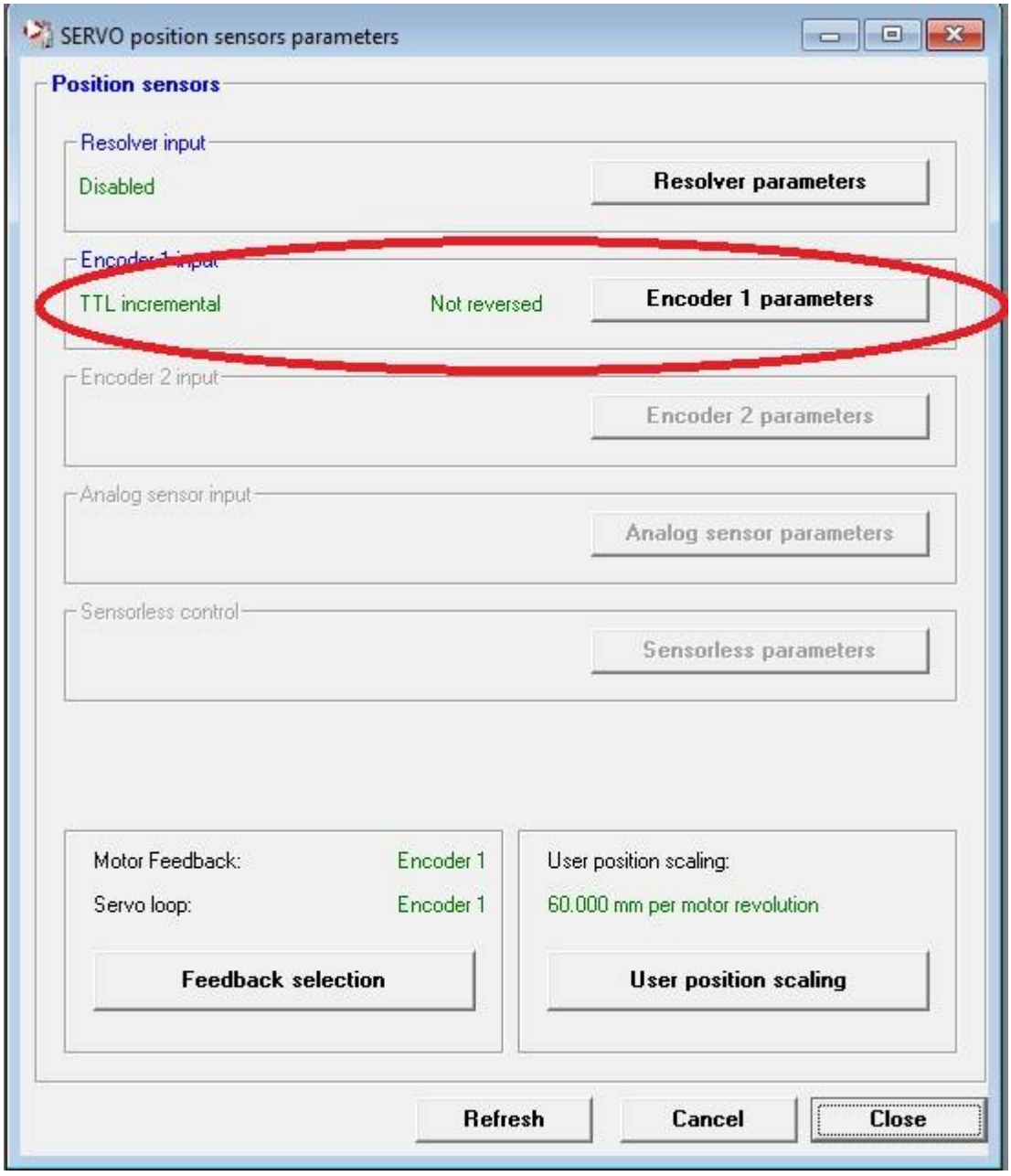


Schritt 2) => Motorkonfiguration => Stromregelung

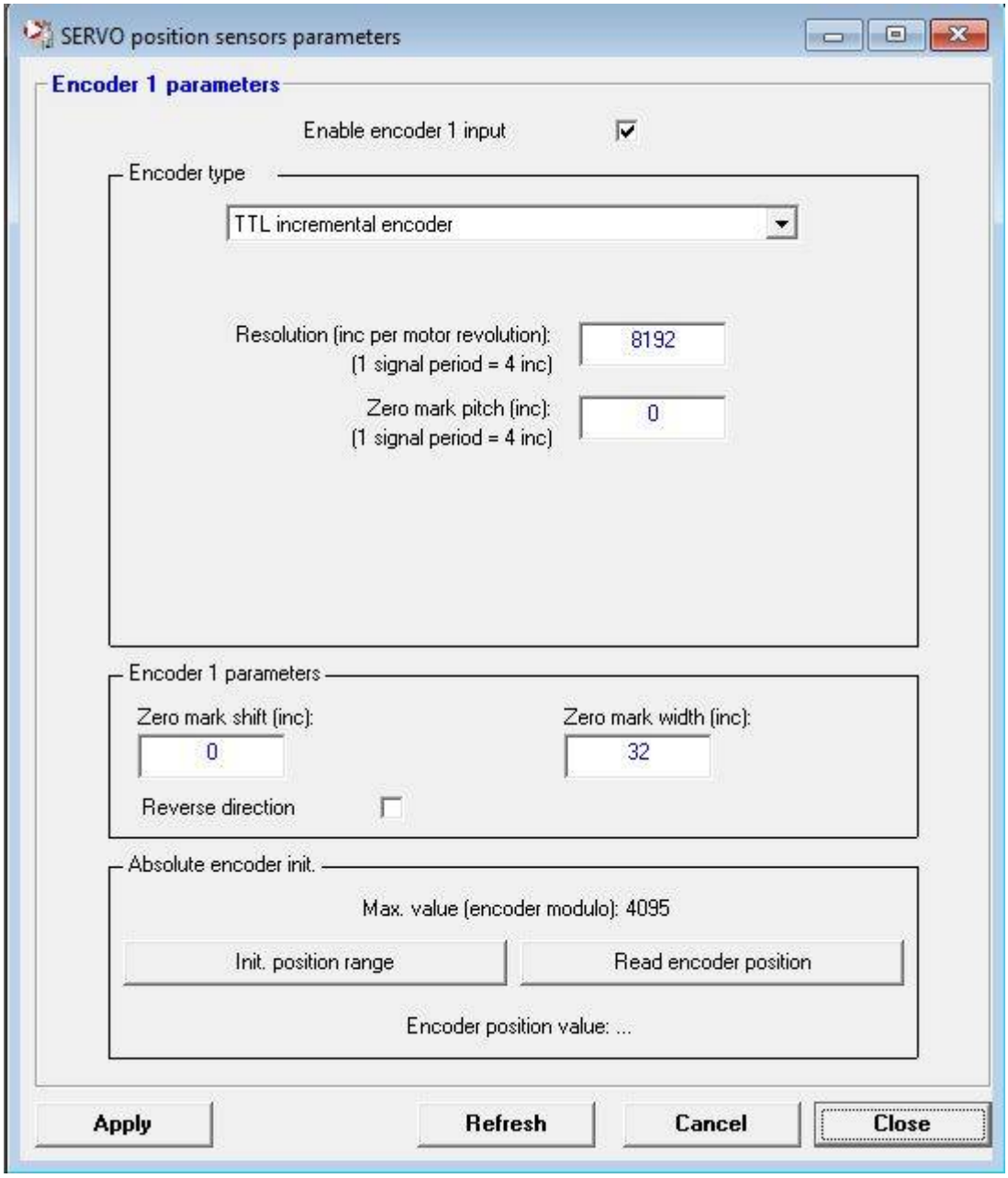


Schritt 3) Positionssensoren

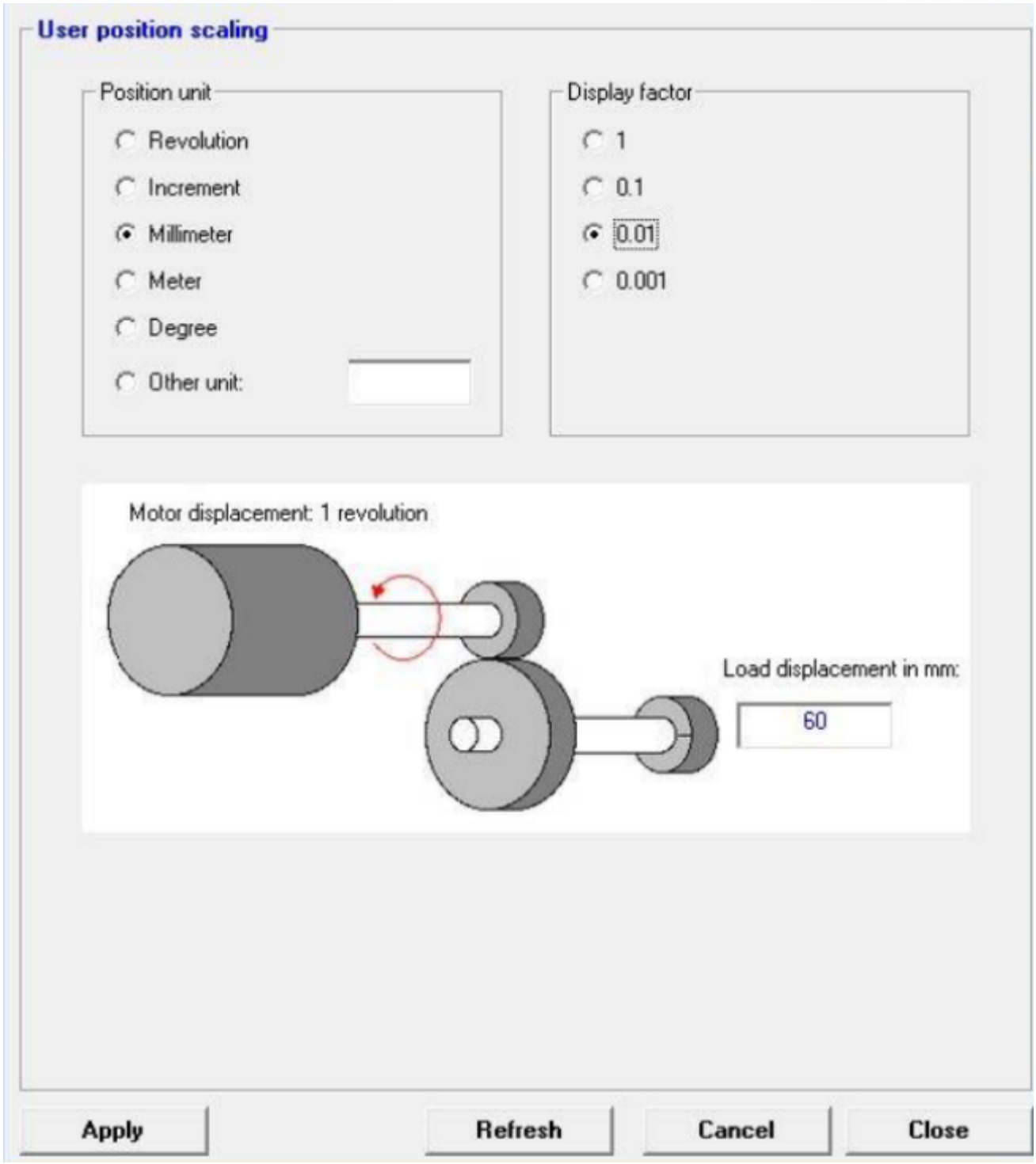
Um den digitalen Ausgangs-Inkrementalencoder als Motorfeedback zu verwenden, deaktivieren Sie bitte den Resolver-Eingang und wählen Sie TTL-Inkremental.



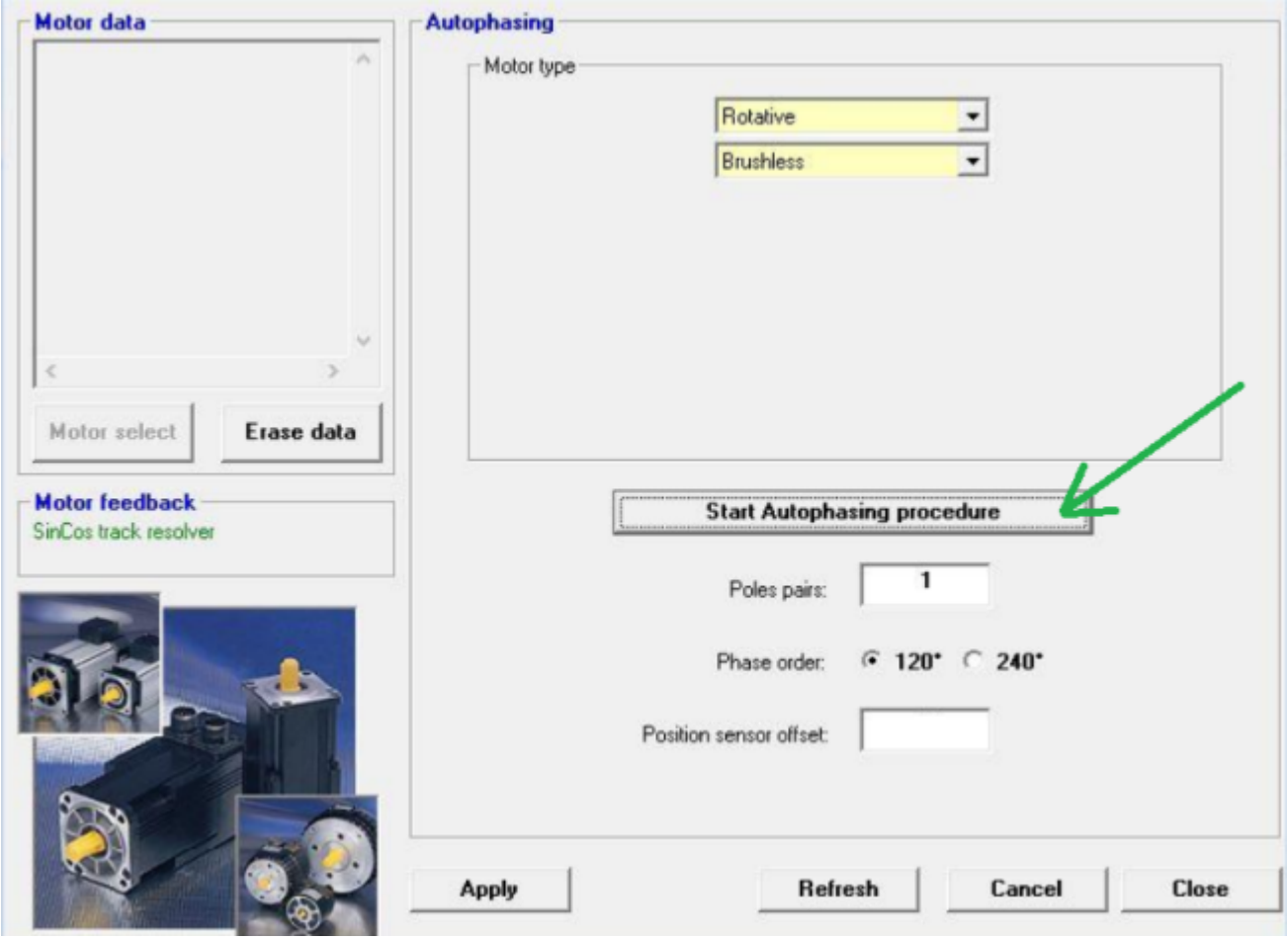
Verwenden Sie standardmäßig die Auflösung von 8192 Impulsen/Zyklus. Wenn der Motor eine andere Auflösung hat, verwenden Sie bitte die richtige hier.



Schritt 4) Positionssensoren ⇒ Benutzer-Positionsskalierung



Schritt 5) Motorkonfiguration ⇒ Autophasing



Schritt 6) Bewegungsprofilanforderungen angeben

Verwenden Sie Profilmodi, um mit dem **Position-Profilmodus** die Geschwindigkeits- und Beschleunigungsanforderungen für Ihre Anwendung anzugeben.

Schritt 7) Autotune durchführen

Verwenden Sie Regler ⇒ Autotuning, um den Motor entsprechend den Position-Profilmodus-Spezifikationen abzustimmen.

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

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

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