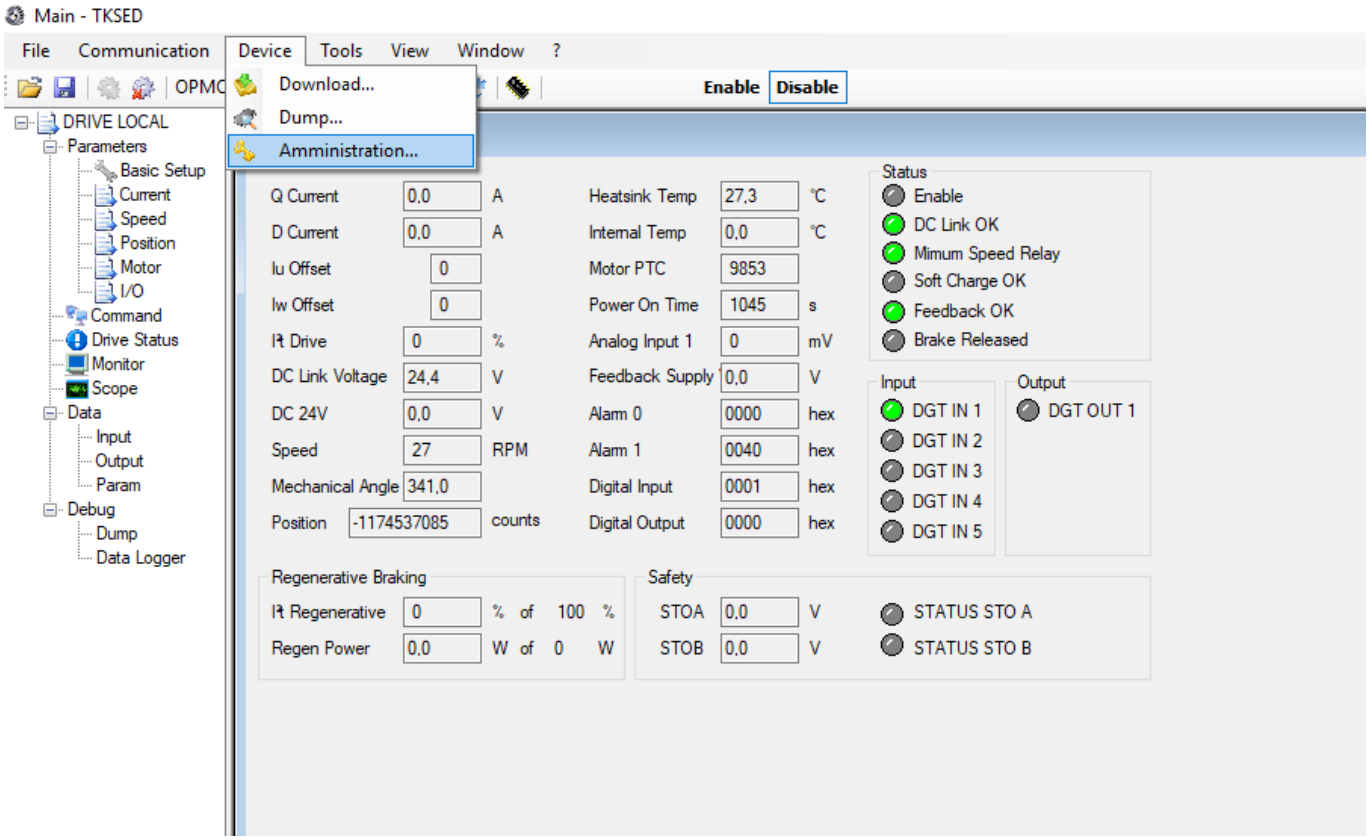
So berechnen Sie den Motorphasenwinkel

Schritt 1. Administrationspasswort entsperren.

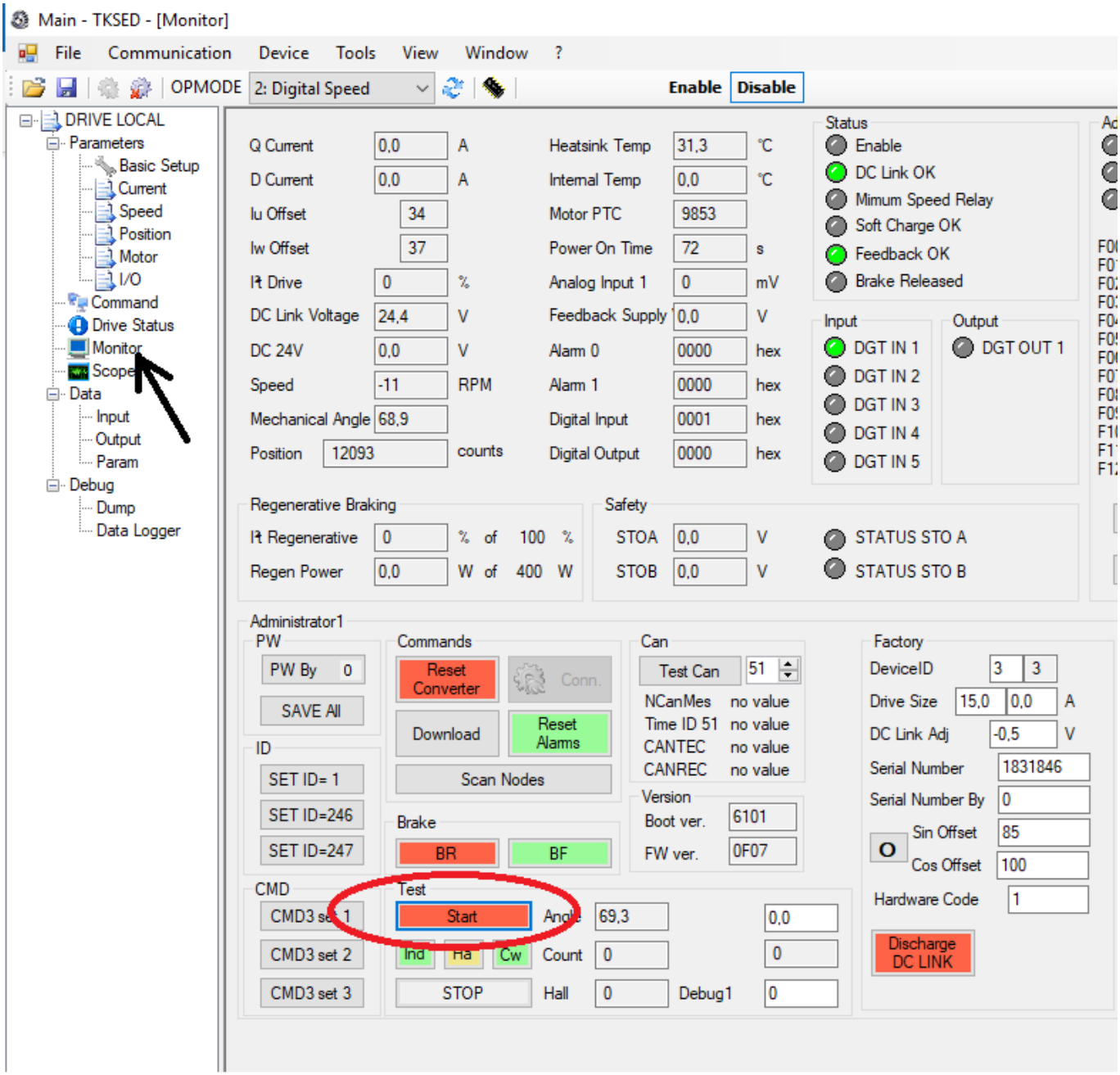
Unter Berücksichtigung von TKSED (ByInterface) Version 10.4 ist das Entsperrpasswort 602043



Schritt 2. Den richtigen Phasenwinkel berechnen

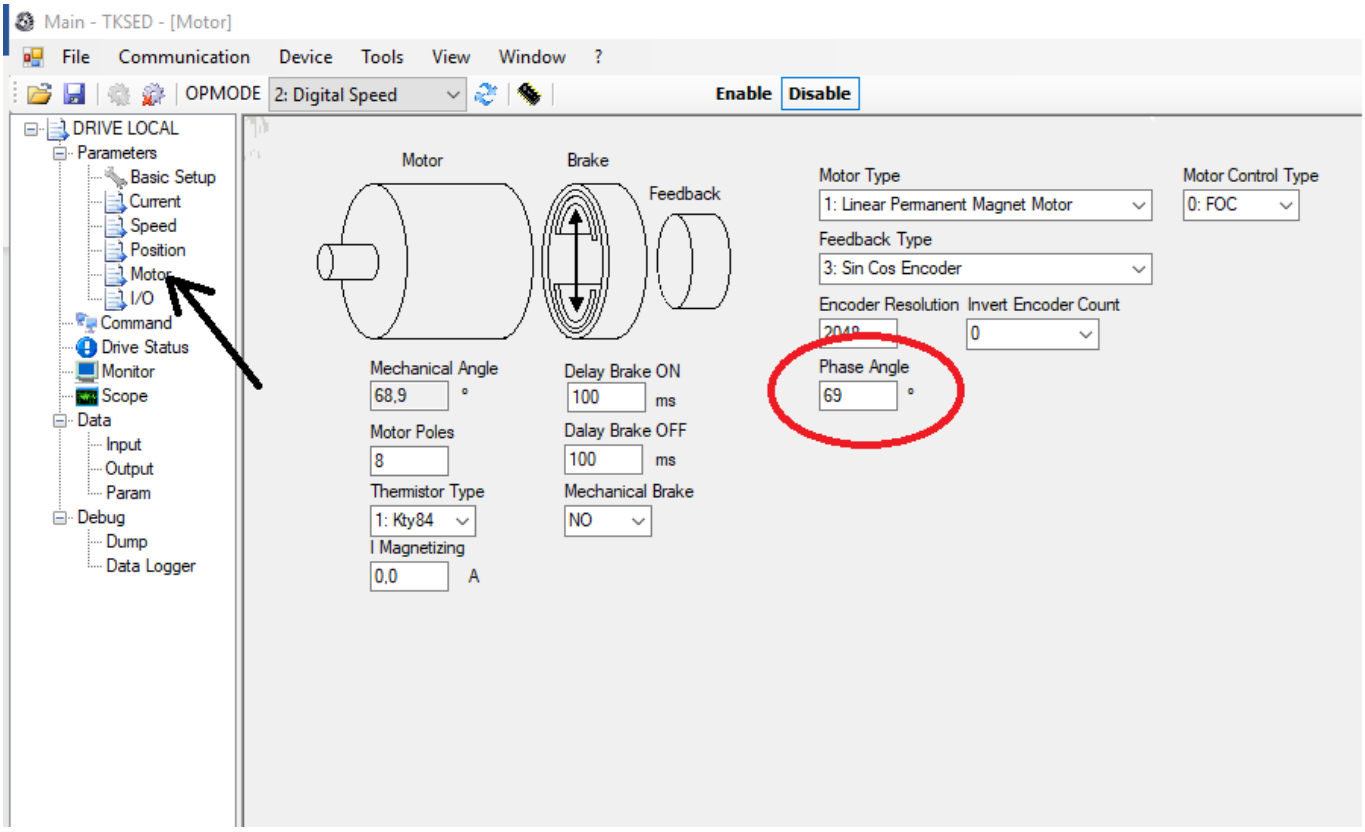
Vorbedingung: Der Motor muss frei vorwärts und rückwärts beweglich sein, ohne mechanischen Anschlag zu erreichen.

Gehen Sie zum Monitor-Fenster und klicken Sie auf die Schaltfläche Start, um die Phase zu berechnen. Der Motor bewegt sich mit einem Schritt, um das Maximum der Phase U zu erreichen.
Nach 1 Sekunde wird die berechnete Zahl angezeigt. Hier zum Beispiel ist die berechnete Zahl 69,3 Grad.



Schritt 3. Den Motorphasenwert in den Motorparameter eingeben

Gehen Sie zum Motor-Fenster, um den berechneten Wert einzufügen.

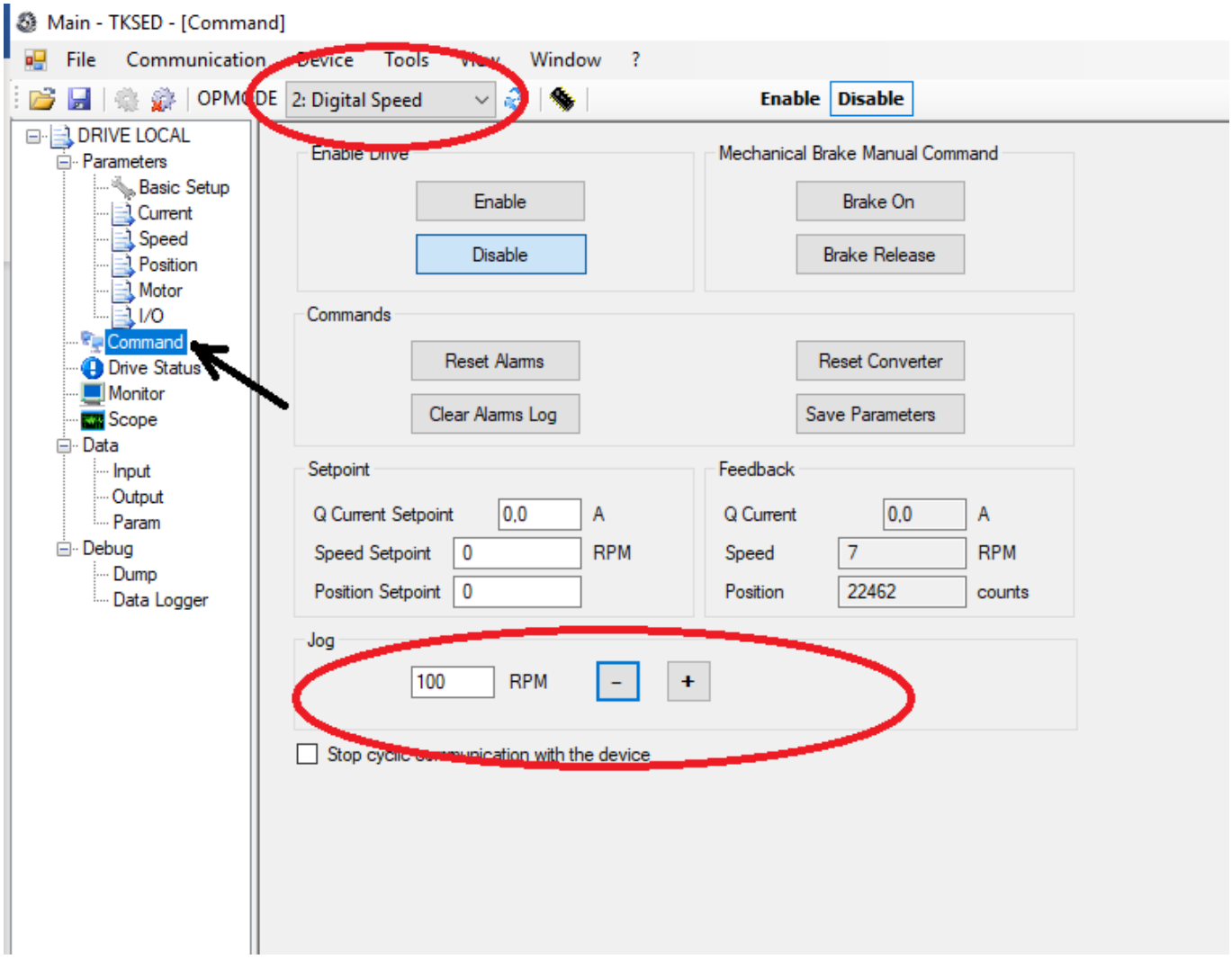


Schritt 4. Die Motorbewegung mit JOG testen.

Gehen Sie zum Befehlsfenster, wählen Sie Digital Speed als OPMODE. Klicken Sie auf Enable the drive, dann verwenden Sie die + und - Schaltflächen, um den Motor vorwärts und rückwärts zu bewegen.

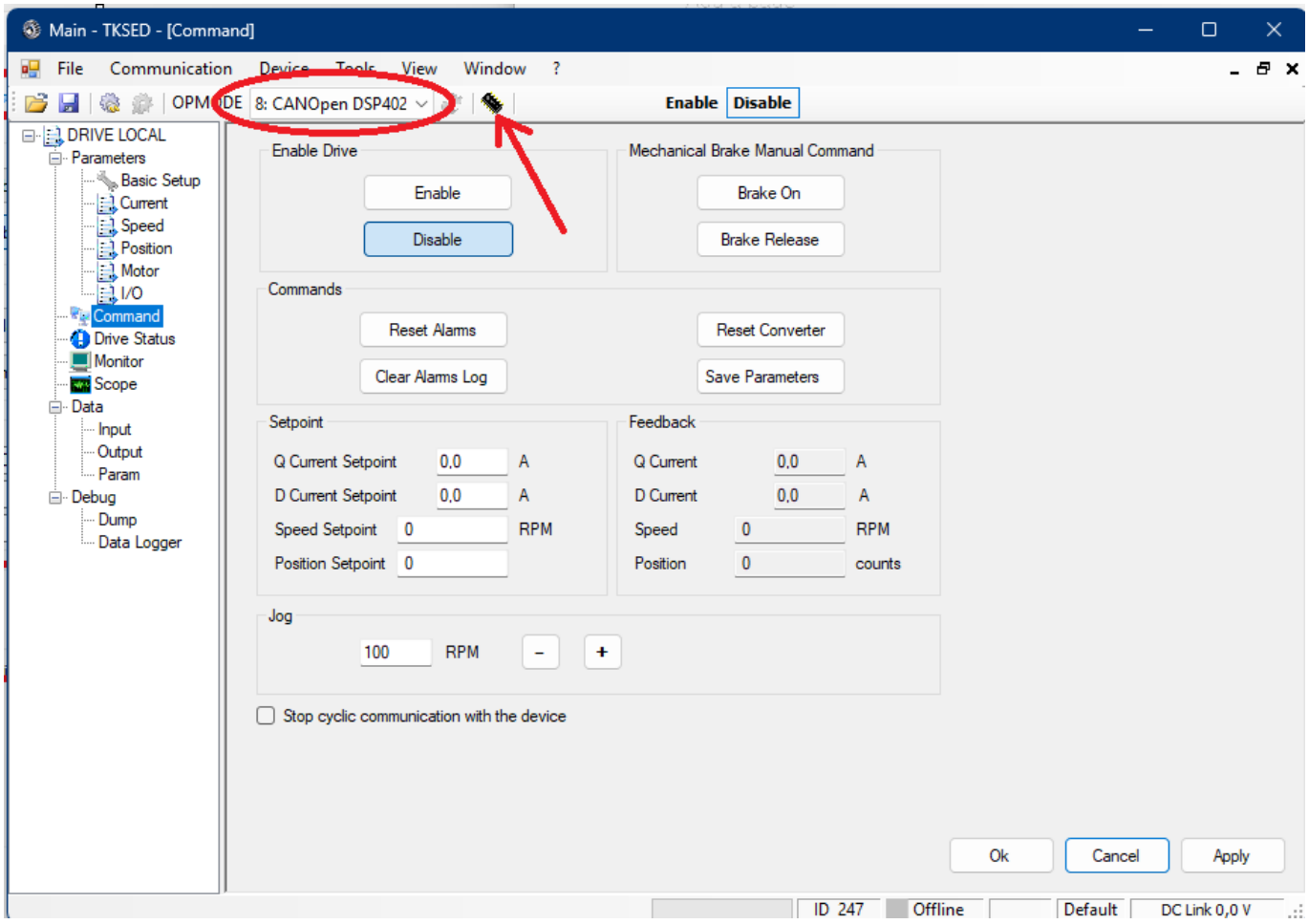
Mögliche Bedingung:

Element
Der Motor bewegt sich ohne Problem ⇒ OK !
Der Motor bewegt sich ein wenig und stoppt mit ansteigendem Q-Strom ⇒ NICHT OK ⇒ der Phasenwinkel ist nicht korrekt berechnet oder die Reihenfolge der Motorphasen U,V,W ist nicht OK ⇒ Bitte die Stromkabelverbindungen prüfen.
Der Motor bewegt sich ohne Kontrolle und erreicht einen mechanischen Anschlag ⇒ NICHT OK ⇒ der Phasenwinkel ist nicht korrekt berechnet oder die Reihenfolge der Motorphasen U,V,W ist nicht OK ⇒ Bitte die Stromkabelverbindungen prüfen.



Schritt 5. Den OPMODE auf den korrigierten ändern und die Konfiguration im Flash speichern.

Wählen Sie den richtigen OPMODE. Zum Beispiel: für einen CANopen-gesteuerten Knoten wählen Sie 8: CANopen DS402. Dann drücken Sie das Integrierte-Schaltkreis-Symbol, um die Konfiguration im permanenten Speicher zu speichern.



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

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

Last update: **2026/09/11 22:35**