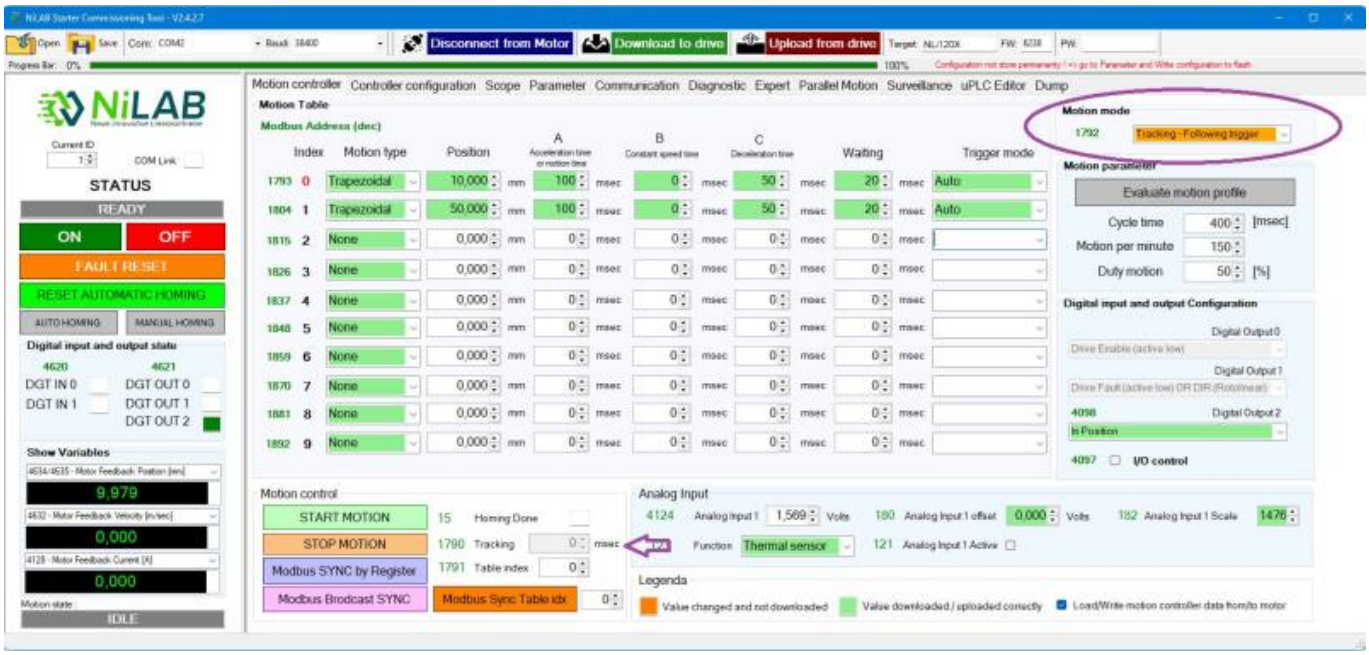
Tracking-Modus

Konfiguration

In der Anwendung, in der es die Notwendigkeit gibt, einer Geschwindigkeitssynchronisierung zu folgen (zum Beispiel einem Förderband-Geschwindigkeit folgen), wobei die Zykluszeit angepasst wird, müssen wir den Tracking-Modus verwenden. Der Parameter 1792 - Motion mode muss auf **4 ⇒ Tracking - Following trigger.** gesetzt werden und der Triggermodus der zwei Bewegungsaufgaben muss auf **DIG IN ansteigende Kante.** gesetzt werden. In dieser Modalität wird die Bewegungszykluszeit als Funktion der auf Digital-Eingang 1 während der Bewegung erkannten Triggerperiode berechnet. Wenn die Triggerfrequenz zunimmt oder abnimmt, passt der Motor die Bewegungszykluszeit folglich an.

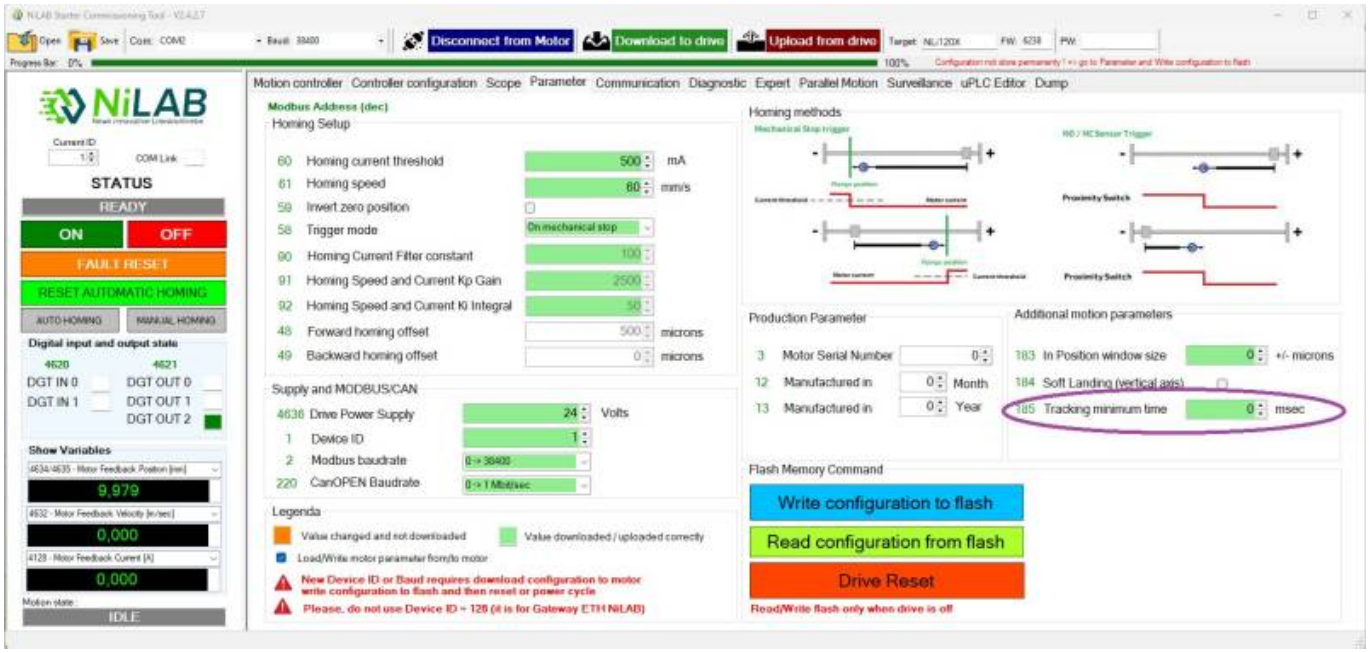
Der Parameter 1790 zeigt die berechnete Tracking-Geschwindigkeit während der Bewegung.



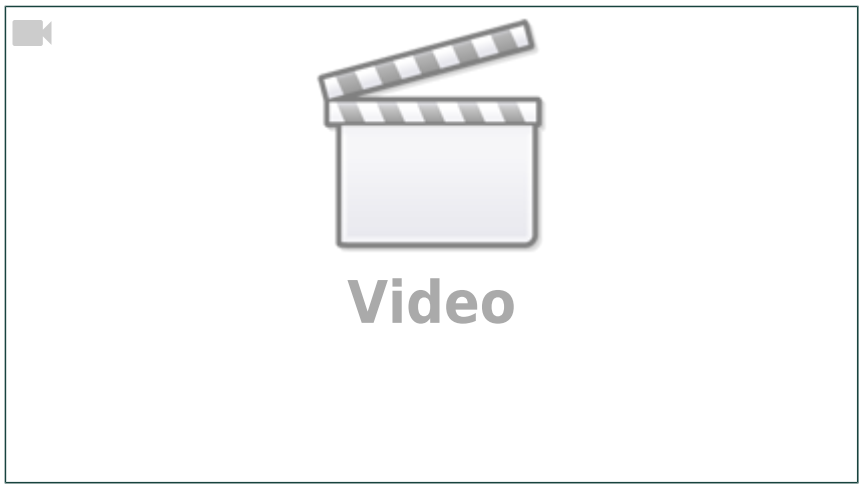
Einschränkung

Die Firmware-Version muss >= 5E39 sein und die NILAB-Starter-Version muss >= 2.4.0.2 sein

Die in der Tabelle angegebene Wartezeit wird in der Zykluszeit nicht berücksichtigt, aber eine Standard-Wartezeit von 50 ms wird verwendet, um die Synchronisierung vom Trigger-Eingang zu gewährleisten.
Die Wartezeit kann mit Parameter 185 im Parameterfenster geändert werden.



Video-Demonstration



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

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

Last update: **2026/09/12 00:06**