

Parametrizzazione

Questa pagina descrive come **parametrizzare** il servo azionamento Epulse50. Il drive viene configurato con il software PC, che imposta i parametri del motore, il loop di controllo e il comportamento applicativo.

Per configurare il drive motore integrato, usa il software PC Motolab Starter:

https://www.nilab.at/download/motolab_starter_ver0-0-1-0/?wpdmdl=6631&refresh=635638e9ee1601666595049

MOTOLAB STARTER - CONFIGURATION TOOL - V0.1.0.0

COM: COM7 | DISCONNECT FROM MOTOR | DOWNLOAD | UPLOAD | STORE | OPMODE: Digital Speed / Motion controller Positioning | FW: 1202

Progress Bar: 0% | 100%

DRIVE STATUS COM Link

READY

ON OFF

FAULT RESET

AUTOMATIC HOMING

MANUAL HOMING

I/O Status

Digital Input 1

Digital Input 2

Digital Output 1

Digital Output 2

Actuator Status

Motor Speed: -1 RPM

Linear Speed: -0,1 mm/sec

Motor Current: 0,0 A

Current Position: 1,897 mm

Motion Table

MODEBUS ADDRESS	Index	Motion type	Position	A	B	C	Waiting	Trigger mode
793	0	Polynomial	110,000 mm	600 msec	0 msec	300 msec	10 msec	DIG IN rise
804	1	Polynomial	190,000 mm	600 msec	0 msec	300 msec	10 msec	Auto
815	2	None	0,000 mm	0 msec	0 msec	0 msec	0 msec	Auto
826	3	None	0,000 mm	0 msec	0 msec	0 msec	0 msec	Auto
837	4	None	0,000 mm	0 msec	0 msec	0 msec	0 msec	Auto
848	5	None	0,000 mm	0 msec	0 msec	0 msec	0 msec	Auto
859	6	None	0,000 mm	0 msec	0 msec	0 msec	0 msec	Auto
870	7	None	0,000 mm	0 msec	0 msec	0 msec	0 msec	Auto
881	8	None	0,000 mm	0 msec	0 msec	0 msec	0 msec	Auto
892	9	None	0,000 mm	0 msec	0 msec	0 msec	0 msec	Auto

Table Mode: 1 Maps - 10 positions per map | 121 | ☐ Enable Control from Input 1

Motion control

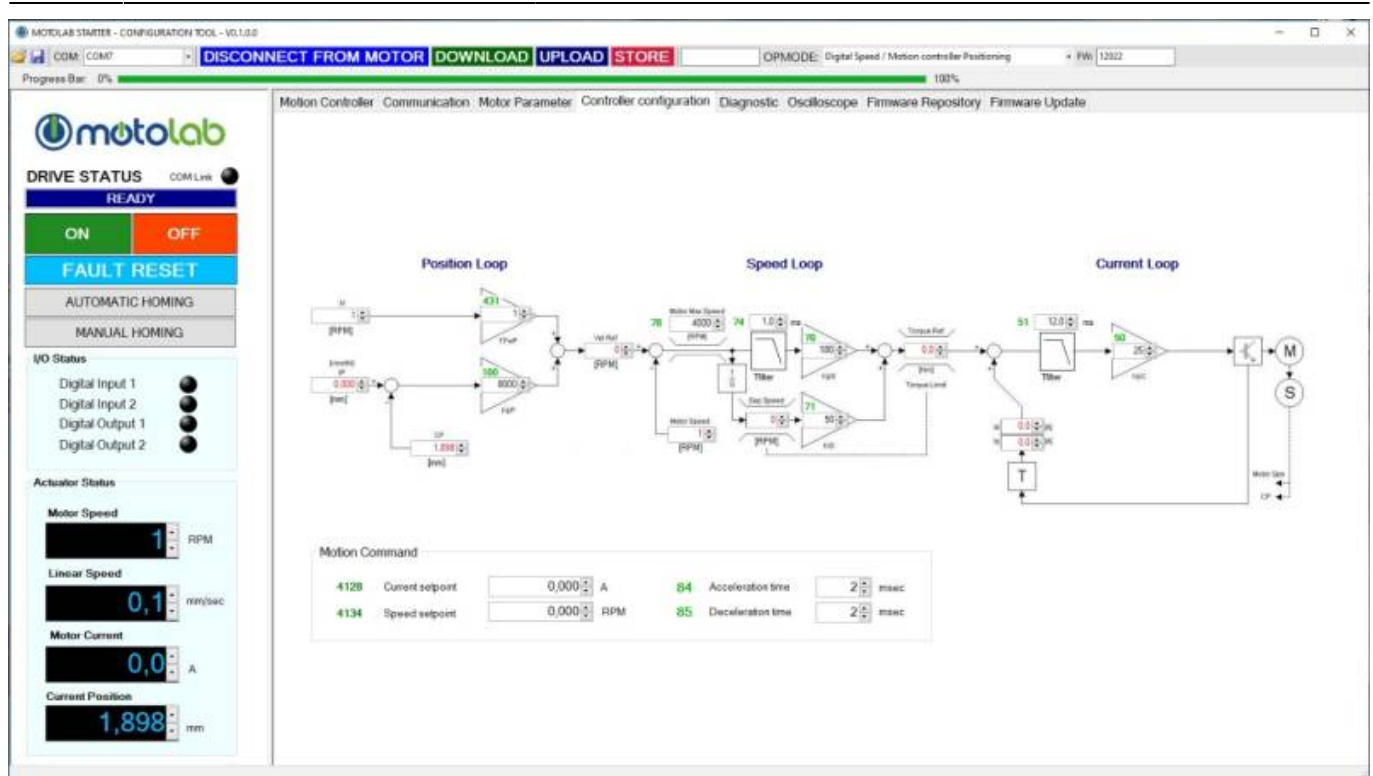
START MOTION 4149

STOP MOTION 0

Digital Outputs Setup

Digital Output 1 Setup: 154 Brake Control

Digital Output 2 Setup: 427 In Position (active low)



Passi di configurazione

- Collega il drive al PC con il cavo di programmazione USB.
- Avvia Motolab Starter e seleziona il drive e il motore collegato.
- Imposta i parametri del motore (tipo di feedback, numero di poli, limiti di corrente) secondo il datasheet.
- Configura il loop di controllo, il profilo di movimento e le impostazioni fieldbus.
- Salva la configurazione sul drive e verifica il funzionamento del motore.

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

Permanent link:
https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=it:epulse50_dc_servodrive:parametrization

Last update: **2026/09/12 13:15**

