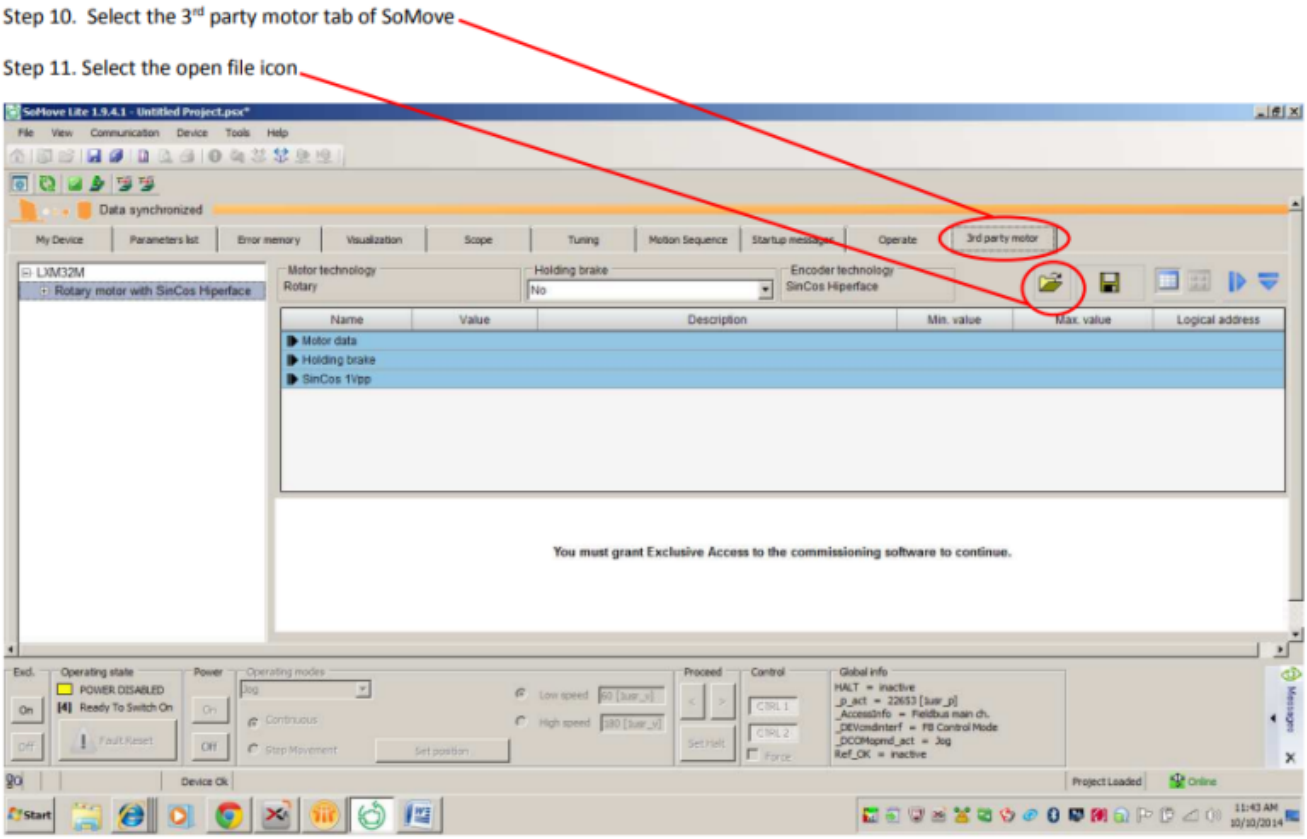
Azionamento Lexium32M

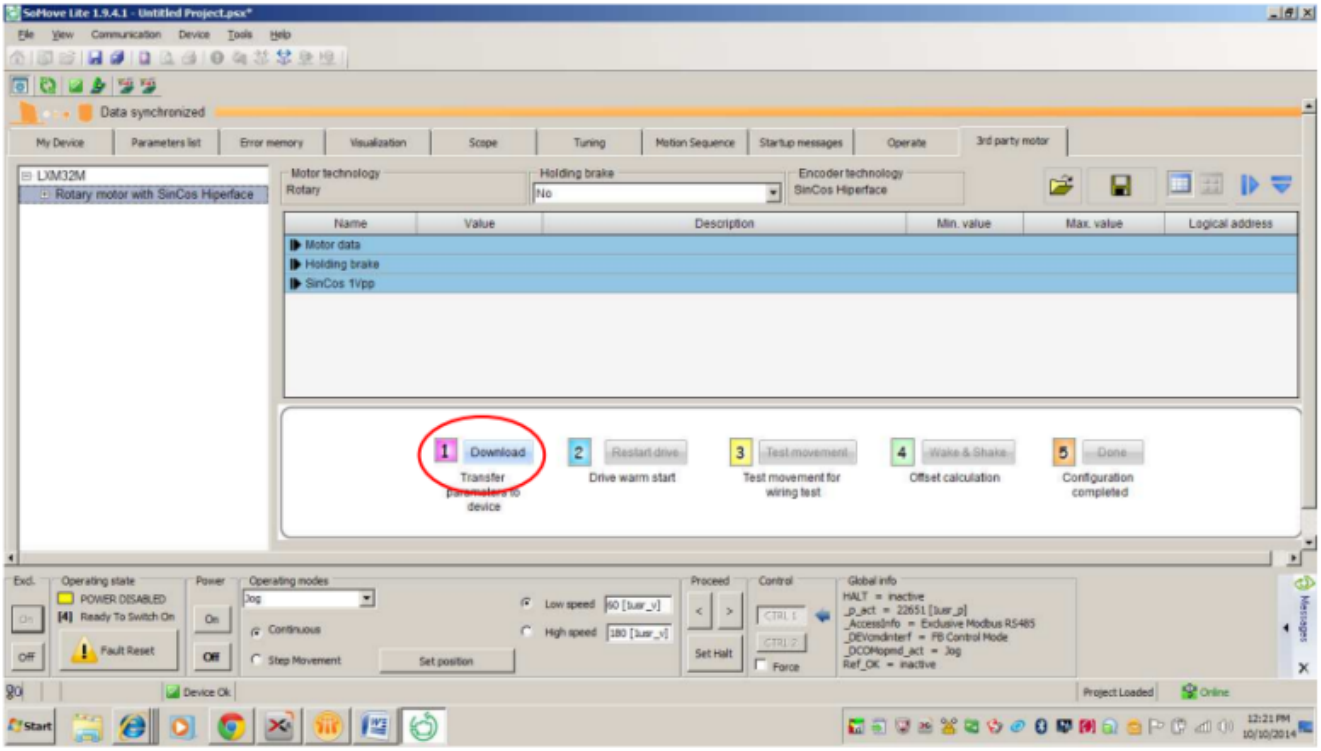
Per mettere in servizio il servoazionamento LXM32M Schneider Electric, è necessario installare e utilizzare il software SoMove di Schneider Electric. L'azionamento Lexium32M deve essere equipaggiato con il modulo encoder analogico **VW3M3403**. Un motore di terze parti deve essere configurato con il software SoMove. Un file TPMConfig con i dati del motore verrà importato seguendo i passaggi di seguito.

Esempio di file TPMConfig:

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

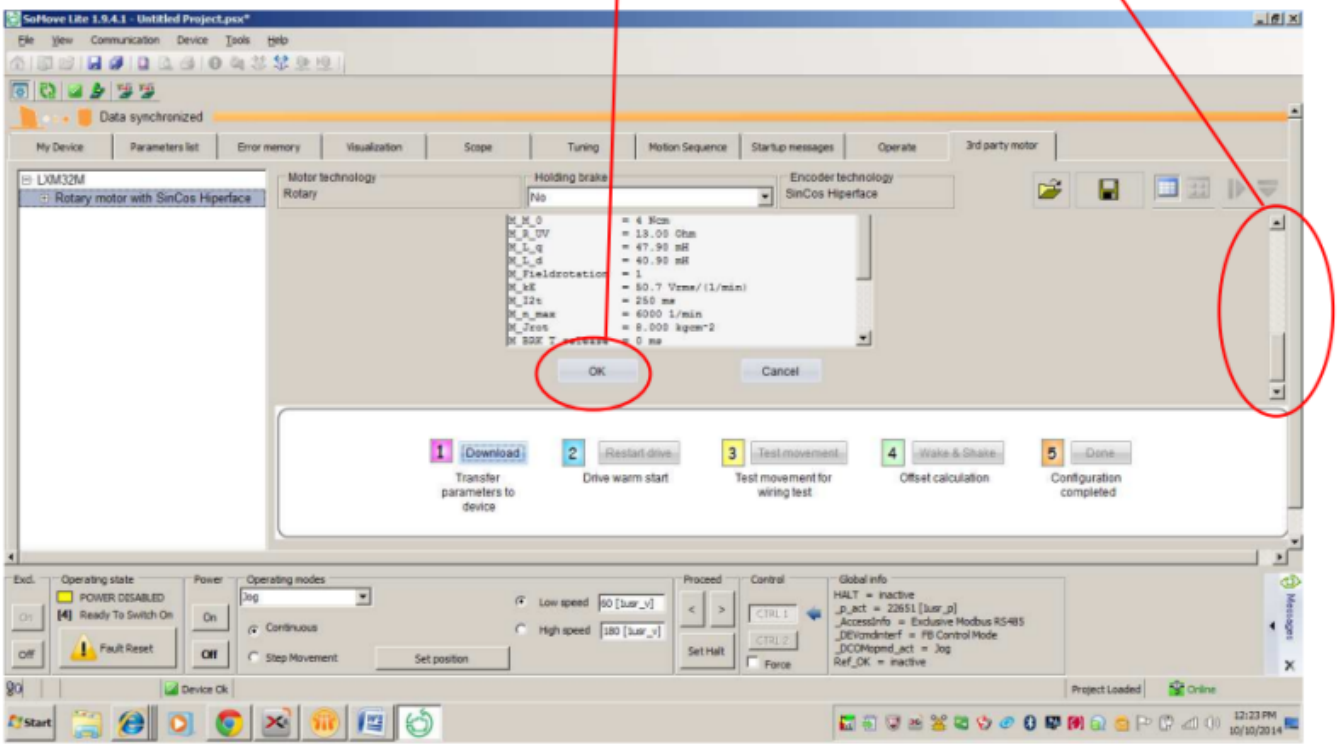


Step 14. Click the download icon within the 3rd party motor configuration settings.



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.



Dopo questi passaggi, seguire la procedura guidata con i pulsanti 1→2→3→4→5.
Si prega di verificare durante il Test Movement che con velocità positiva si abbiano conteggi encoder positivi.

Dopo l'ultimo passaggio della procedura guidata, usare la funzione Autotune per calcolare i corretti

parametri dei loop di controllo.
Si prega di considerare che l'Autotune tende a usare guadagni elevati e questo può dare luogo a vibrazioni.
Quindi, dopo l'autotuning, ridurre del 20% il guadagno di velocità (Kpn).

Esempio di parametri iniziali dei loop di controllo

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=it:green_drive_motors:lexium32m_drive

Last update: **2026/09/11 12:02**