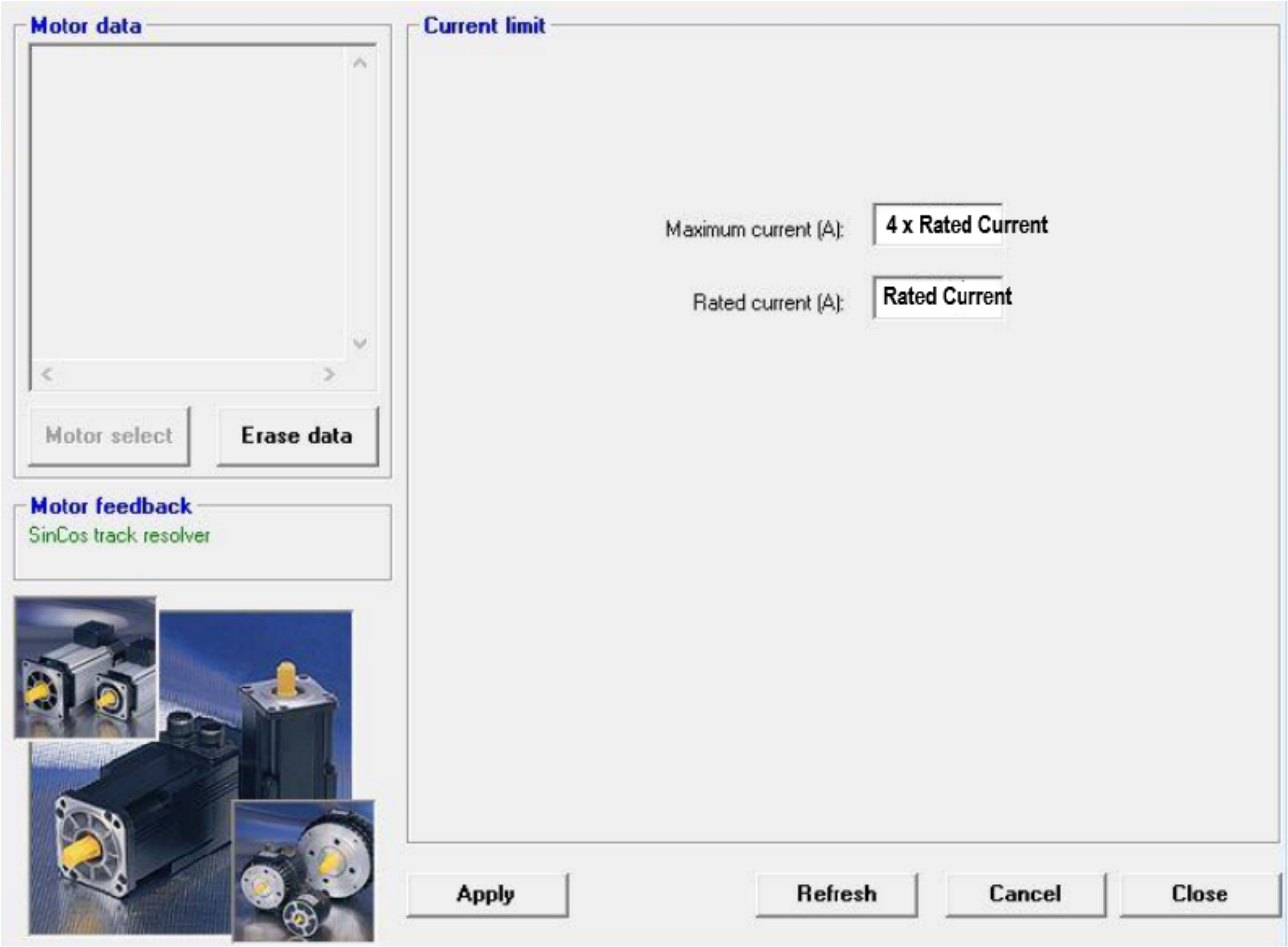
Servoazionamento Xtrapulspack SIN/COS 1Vpp

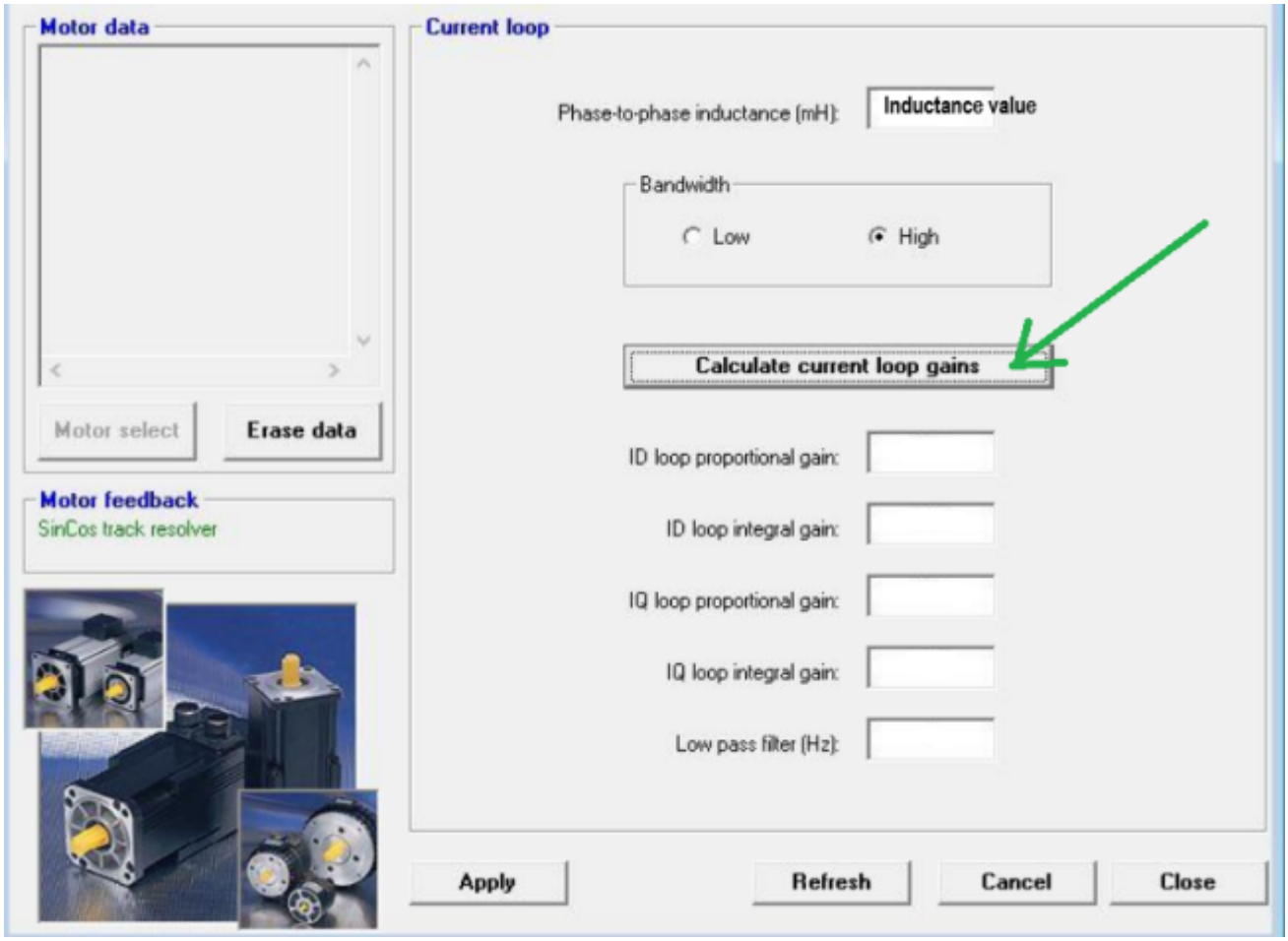
Per la configurazione dell'Xtrapulspack viene utilizzato il software Gem Drive Studio.

Si prega di usare il nostro Datasheet Engine per visualizzare i parametri del motore.

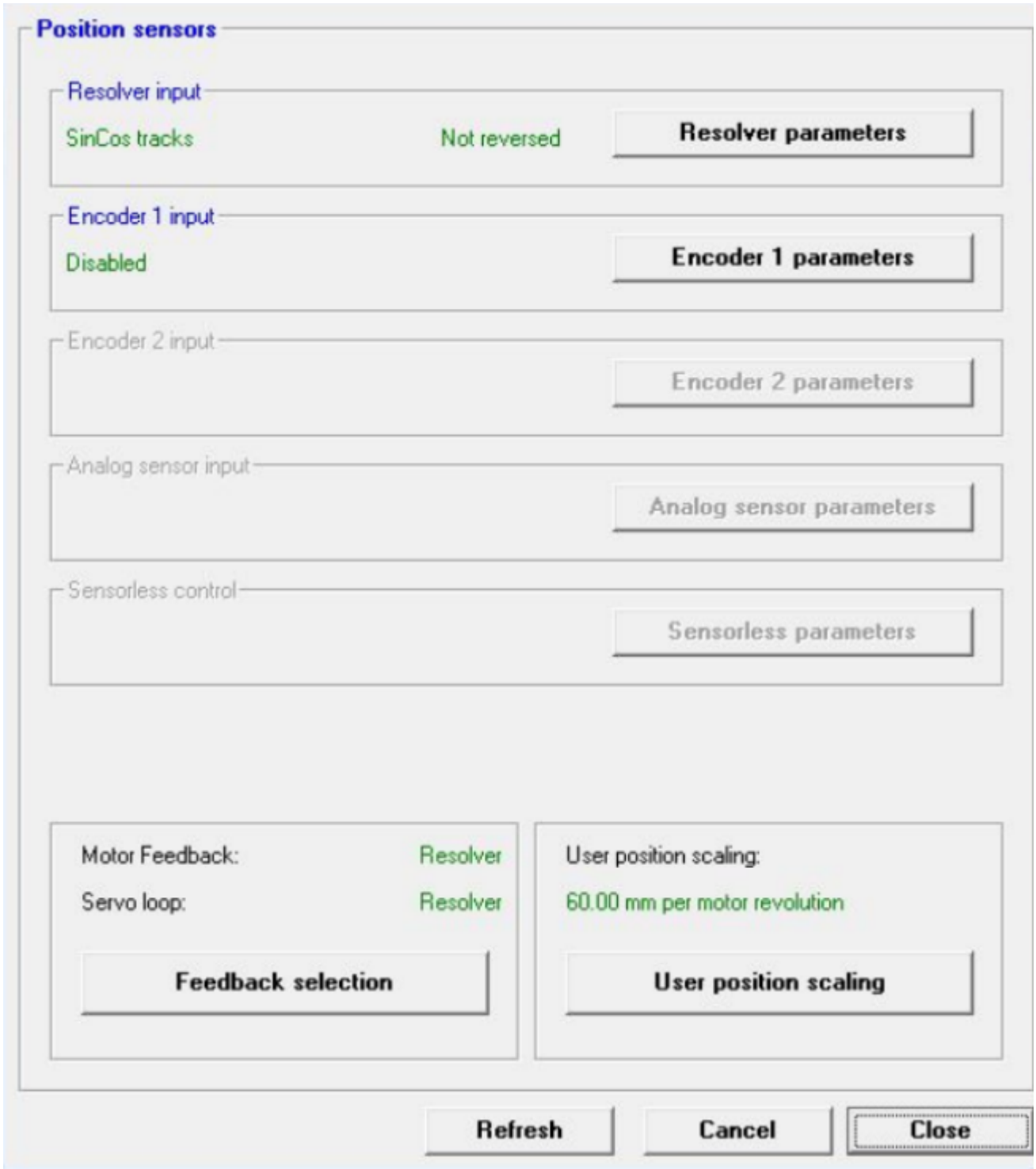
Passaggio 1) ⇒ Config motore ⇒ Limite di corrente



Passaggio 2) => Config motore => Loop di corrente

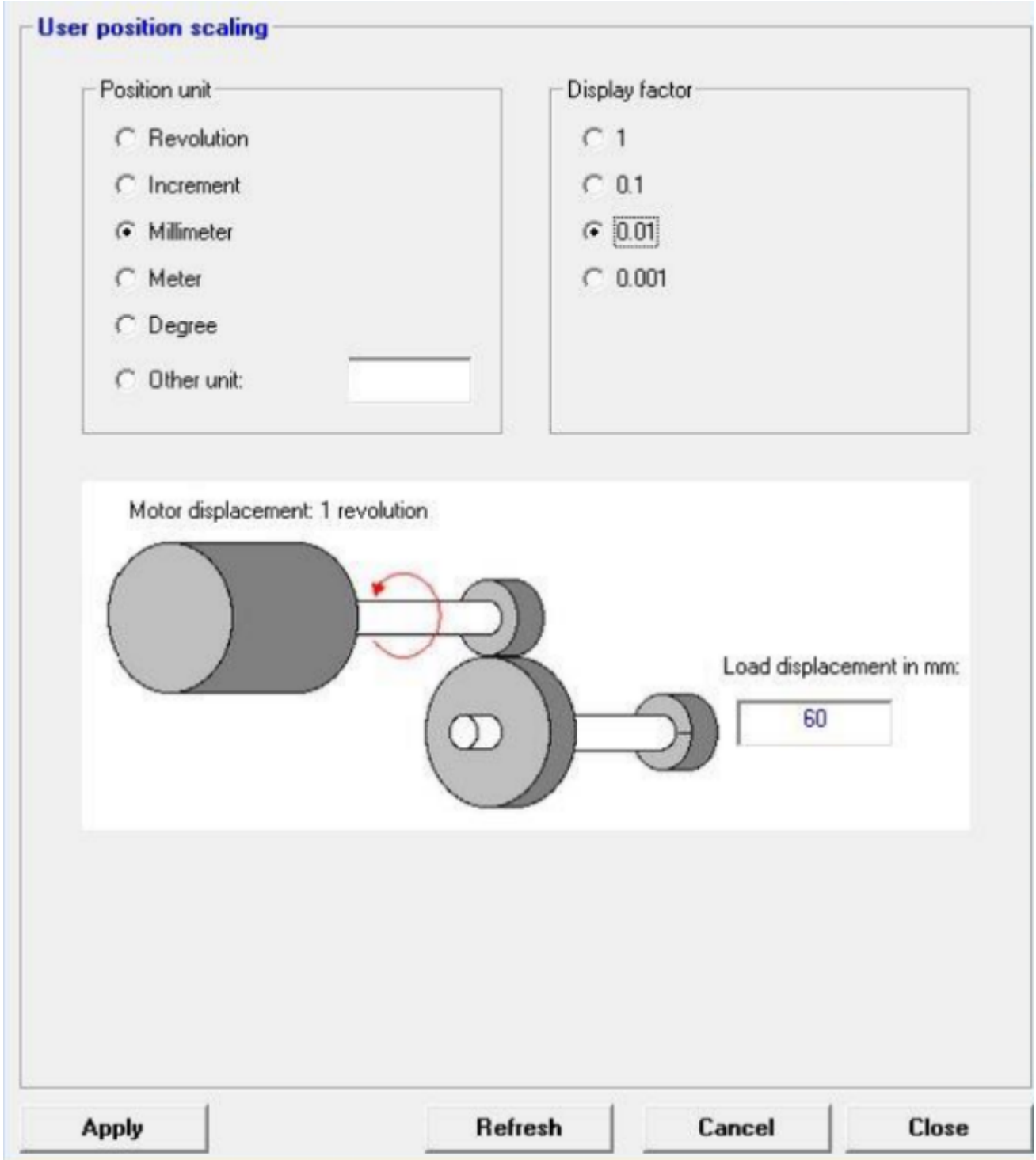


Passaggio 3) Sensori di posizione

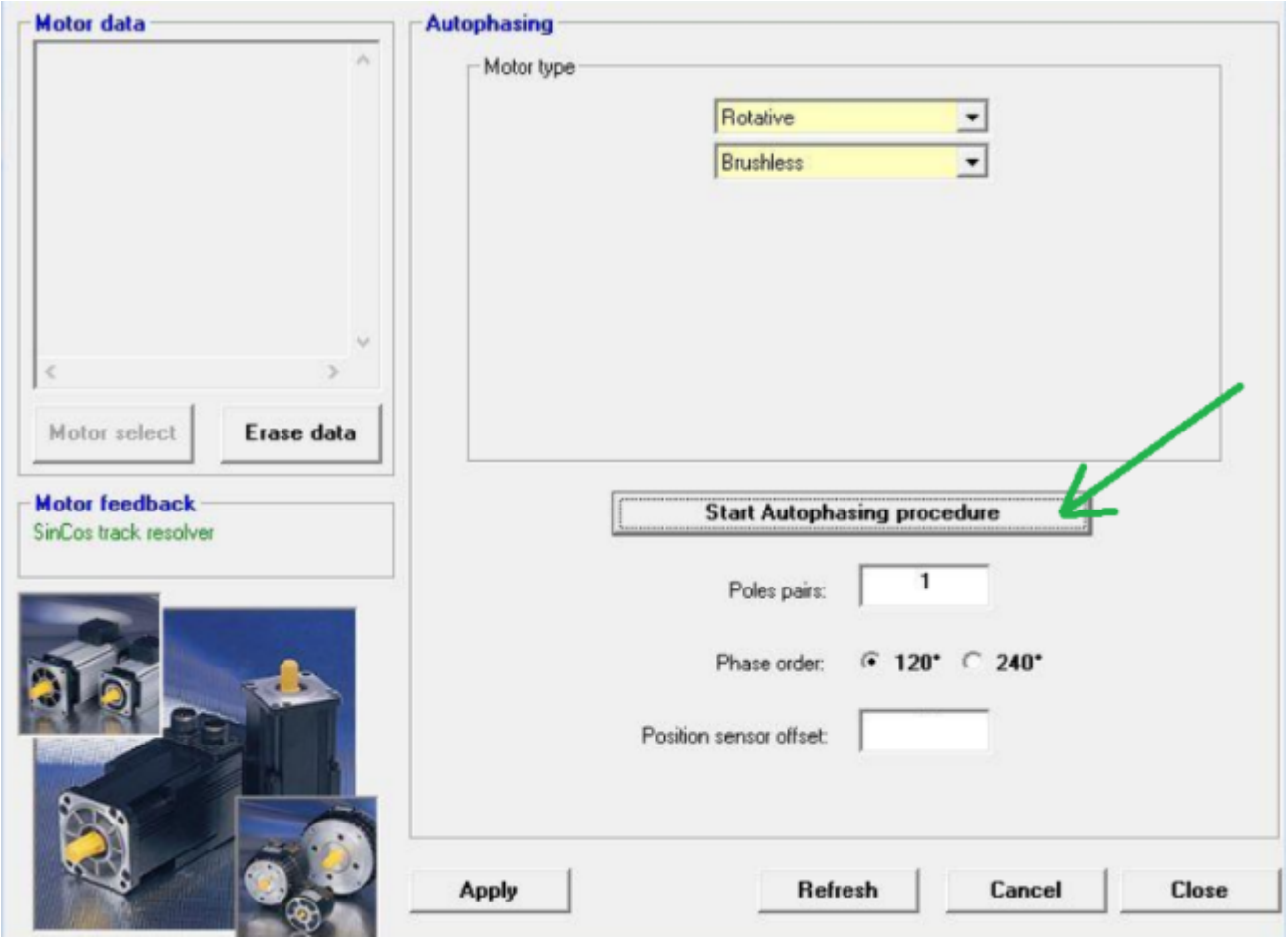


Nota che se usi NL80Q o NL080X devi impostare la scalatura a 30 mm e se usi NL040Q o NL040X devi impostare la scalatura a 18 mm.

Passaggio 4) Sensori di posizione ⇒ Ridimensionamento posizione utente



Passaggio 5) Config motore ⇒ Autophasing



Passaggio 6) Specificare i requisiti del profilo di movimento

Usare le modalità Profilo, per specificare con la **modalità Profilo di posizione** i requisiti di velocità e accelerazione per la tua applicazione.

Passaggio 7) Eseguire un Autotune

Usare Controller ⇒ Autotuning per tarare il motore seguendo le specifiche della modalità Profilo di posizione.

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

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

Last update: **2026/09/11 12:44**