

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

The screenshot displays the 'Current limit' configuration window in the Gem Drive Studio software. The window is divided into two main sections: 'Motor data' on the left and 'Current limit' on the right. The 'Motor data' section includes a large empty text area, a 'Motor select' button, and an 'Erase data' button. Below this, the 'Motor feedback' section shows 'SinCos track resolver'. The 'Current limit' section contains two input fields: 'Maximum current (A):' set to '4 x Rated Current' and 'Rated current (A):' set to 'Rated Current'. At the bottom of the window, there are four buttons: 'Apply', 'Refresh', 'Cancel', and 'Close'. A collage of motor images is visible in the bottom left corner of the 'Motor data' section.

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

Motor data

Motor select Erase data

Motor feedback
SinCos track resolver

Current loop

Phase-to-phase inductance (mH): Inductance value

Bandwidth
☐ Low ☒ High

Calculate current loop gains

ID loop proportional gain:

ID loop integral gain:

IQ loop proportional gain:

IQ loop integral gain:

Low pass filter (Hz):

Apply Refresh Cancel Close

Passaggio 3) Sensori di posizione

Position sensors

Resolver input SinCos tracks Not reversed	Resolver parameters
Encoder 1 input Disabled	Encoder 1 parameters
Encoder 2 input	Encoder 2 parameters
Analog sensor input	Analog sensor parameters
Sensorless control	Sensorless parameters

Motor Feedback: Resolver Servo loop: Resolver Feedback selection	User position scaling: 60.00 mm per motor revolution User position scaling
--	--

Refresh Cancel Close

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

User position scaling

Position unit

☐ Revolution

☐ Increment

☒ Millimeter

☐ Meter

☐ Degree

☐ Other unit:

Display factor

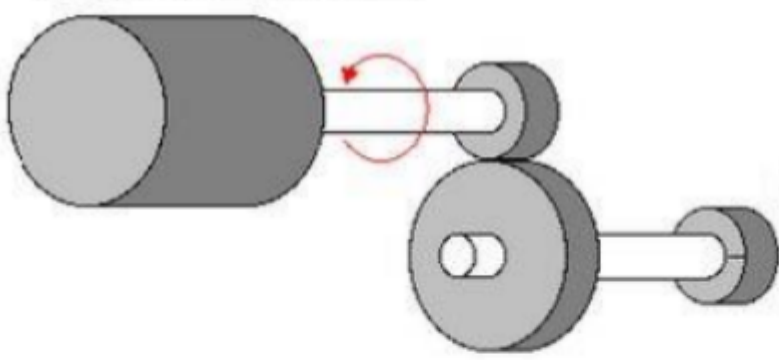
☐ 1

☐ 0.1

☒ 0.01

☐ 0.001

Motor displacement: 1 revolution



Load displacement in mm:

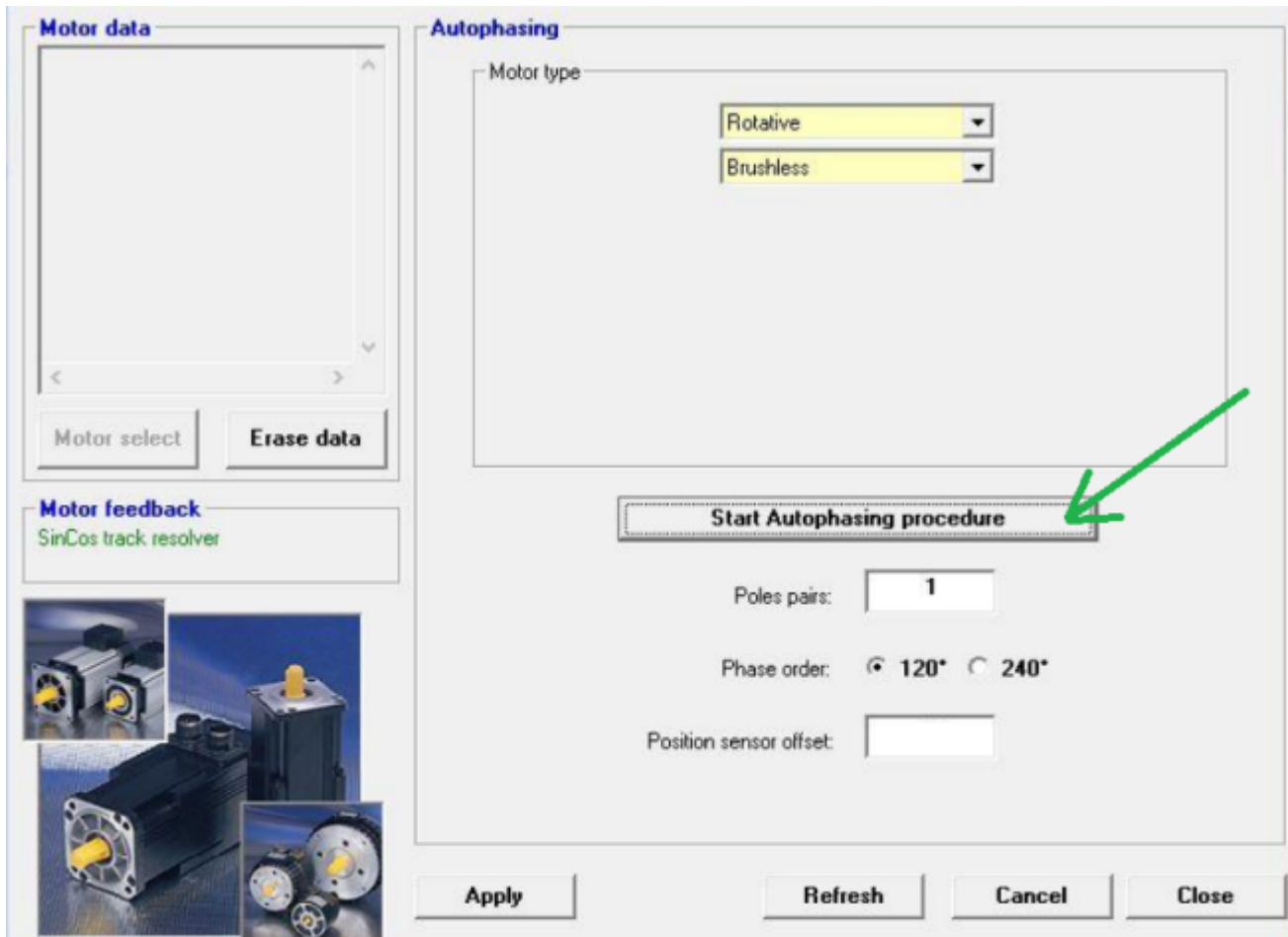
Apply

Refresh

Cancel

Close

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

