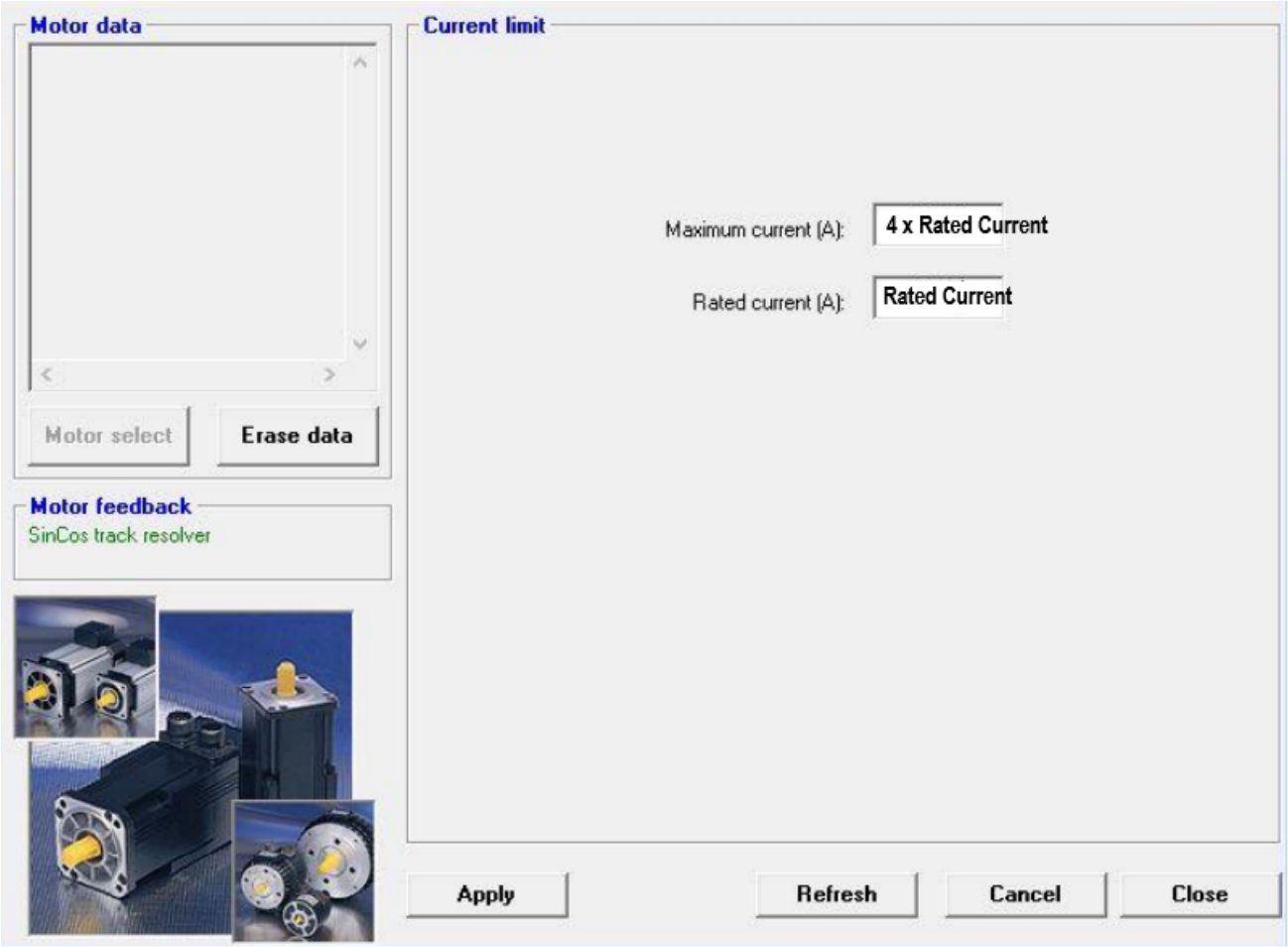
Servoazionamento Xtrapulspack Encoder incrementale TTL

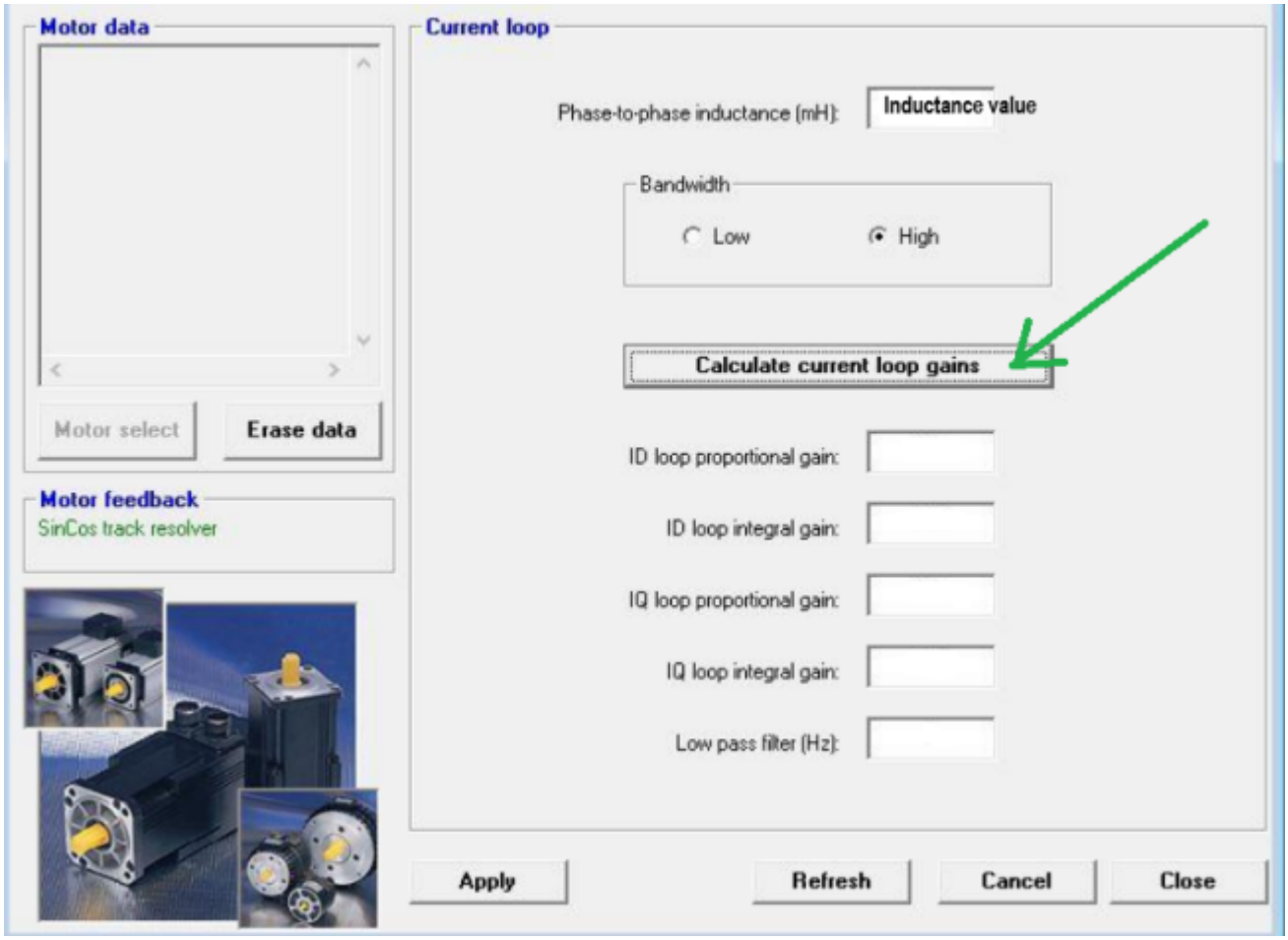
Per la configurazione dell'Xtrapulspack viene utilizzato il software Gem Drive Studio.

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

Passaggio 1) ⇒ Config motore ⇒ Limite di corrente

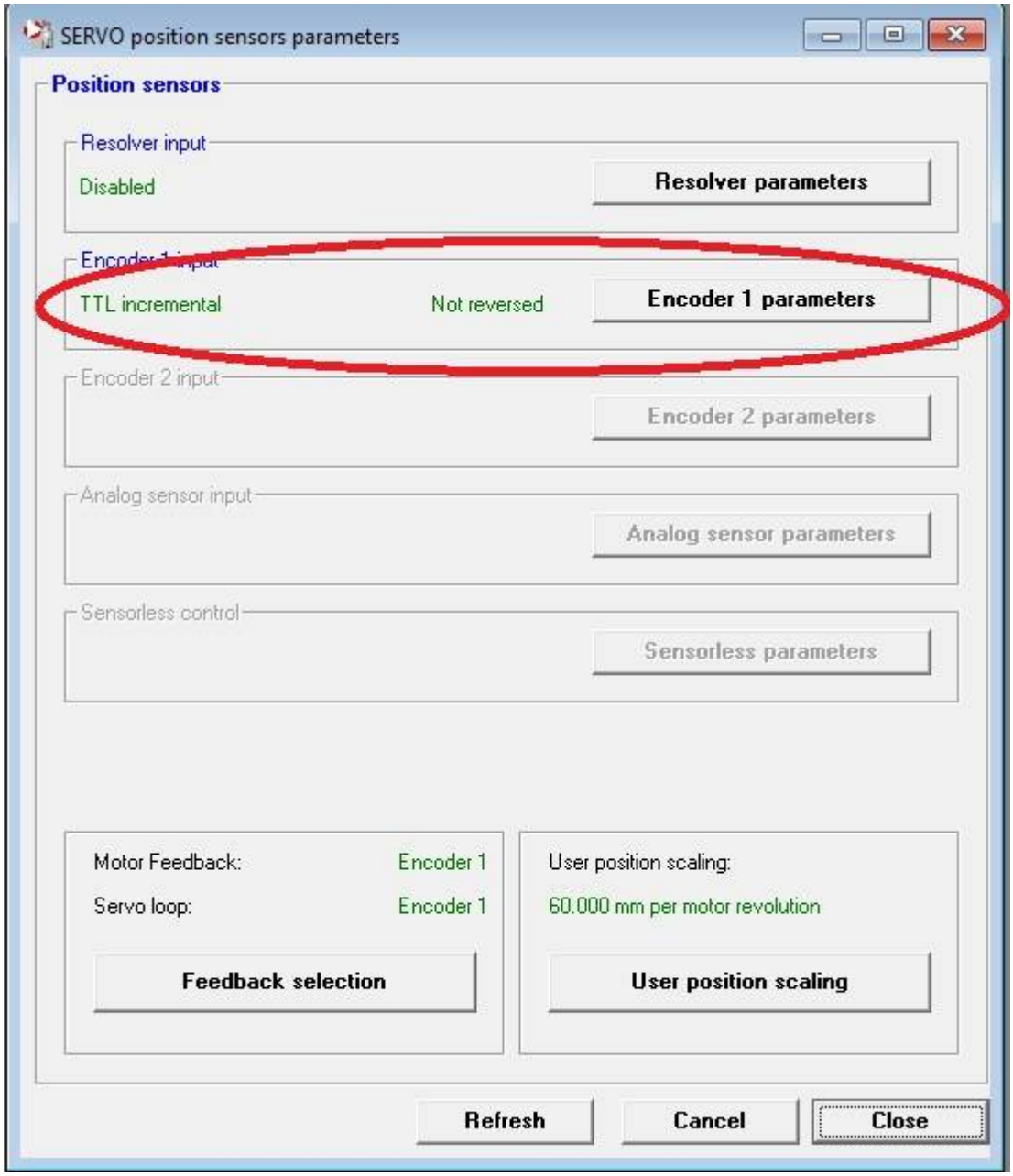


Passaggio 2) => Config motore => Loop di corrente

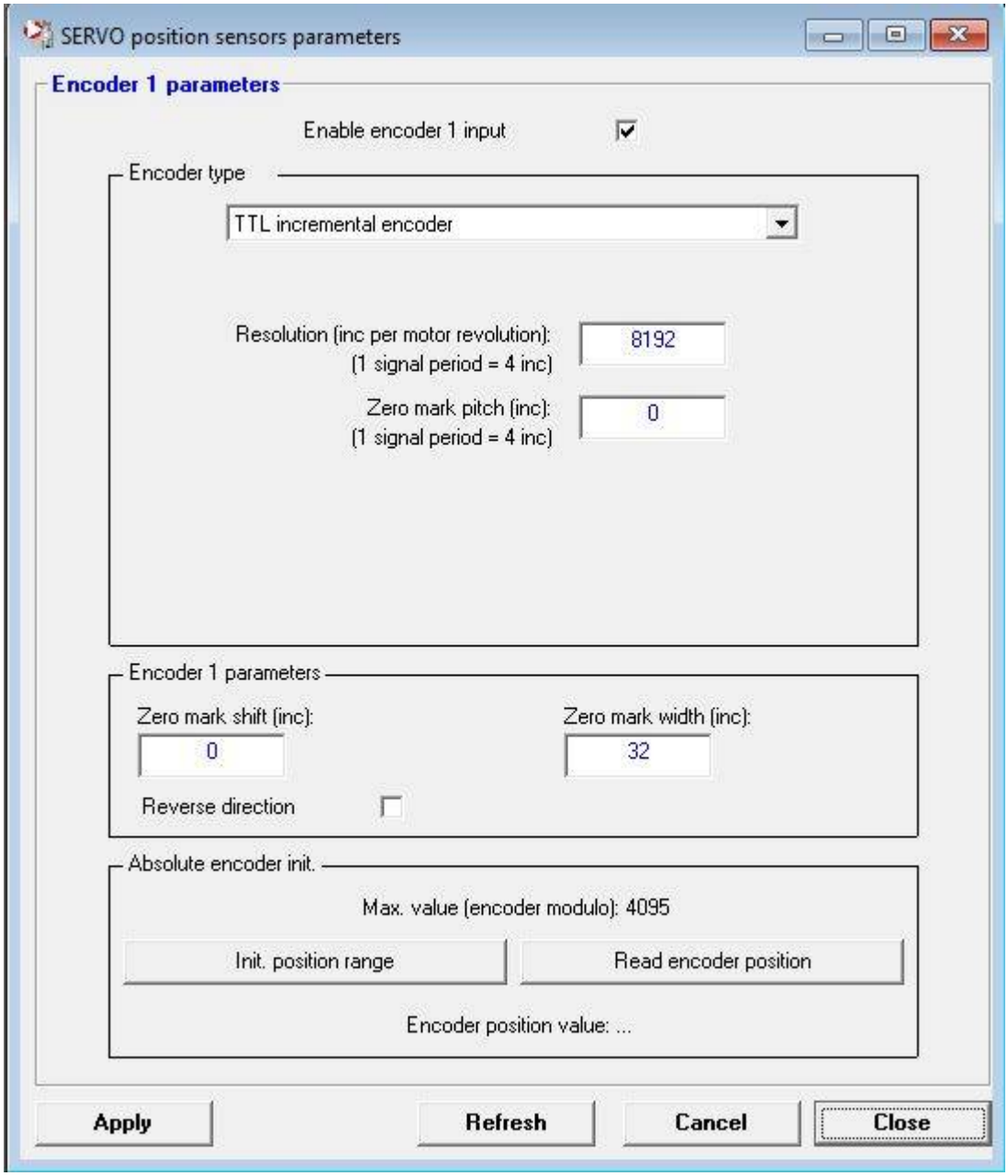


Passaggio 3) Sensori di posizione

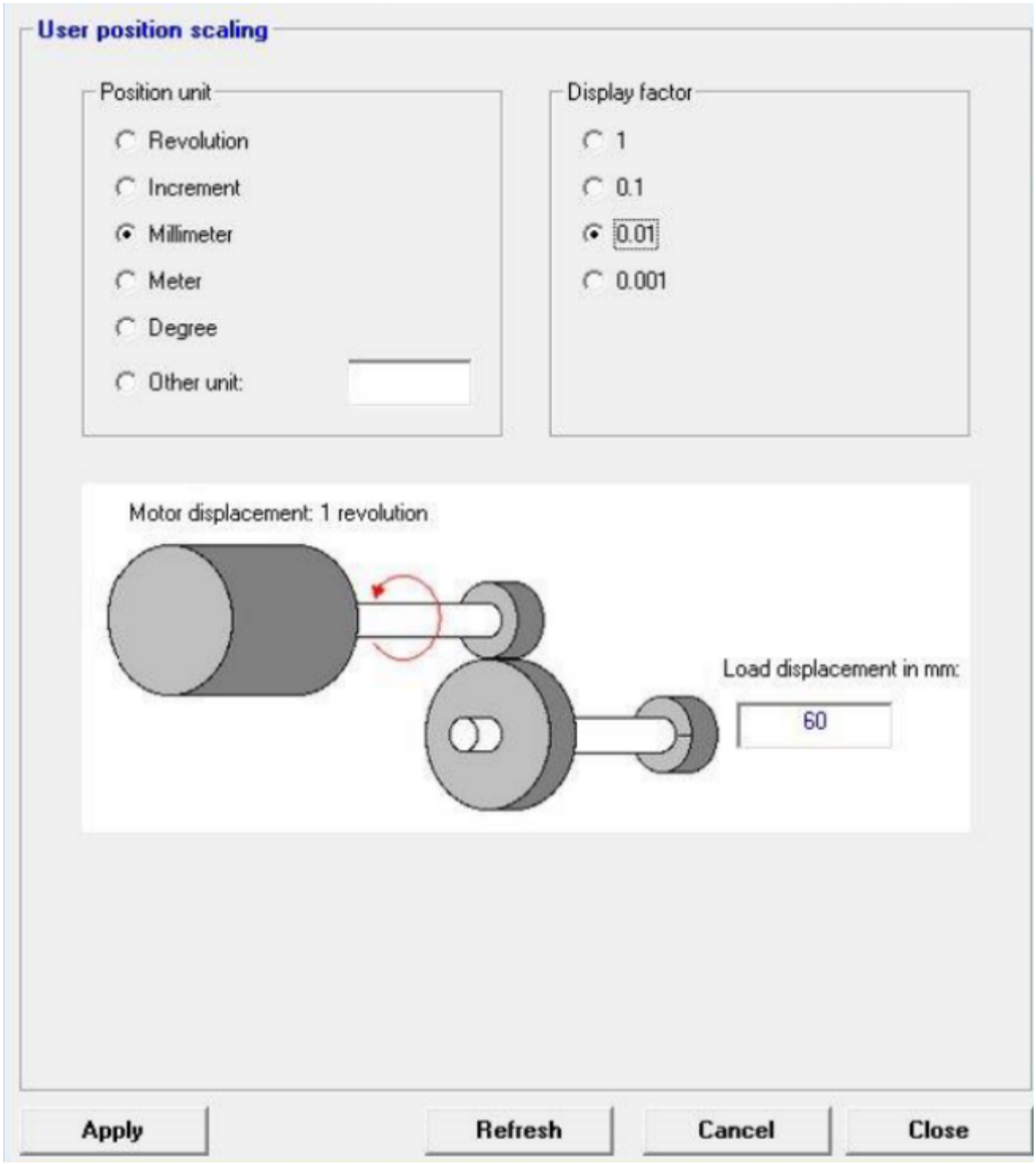
Per utilizzare l'encoder incrementale a uscita digitale come feedback del motore, disabilitare l'ingresso Resolver e selezionare TTL incrementale.



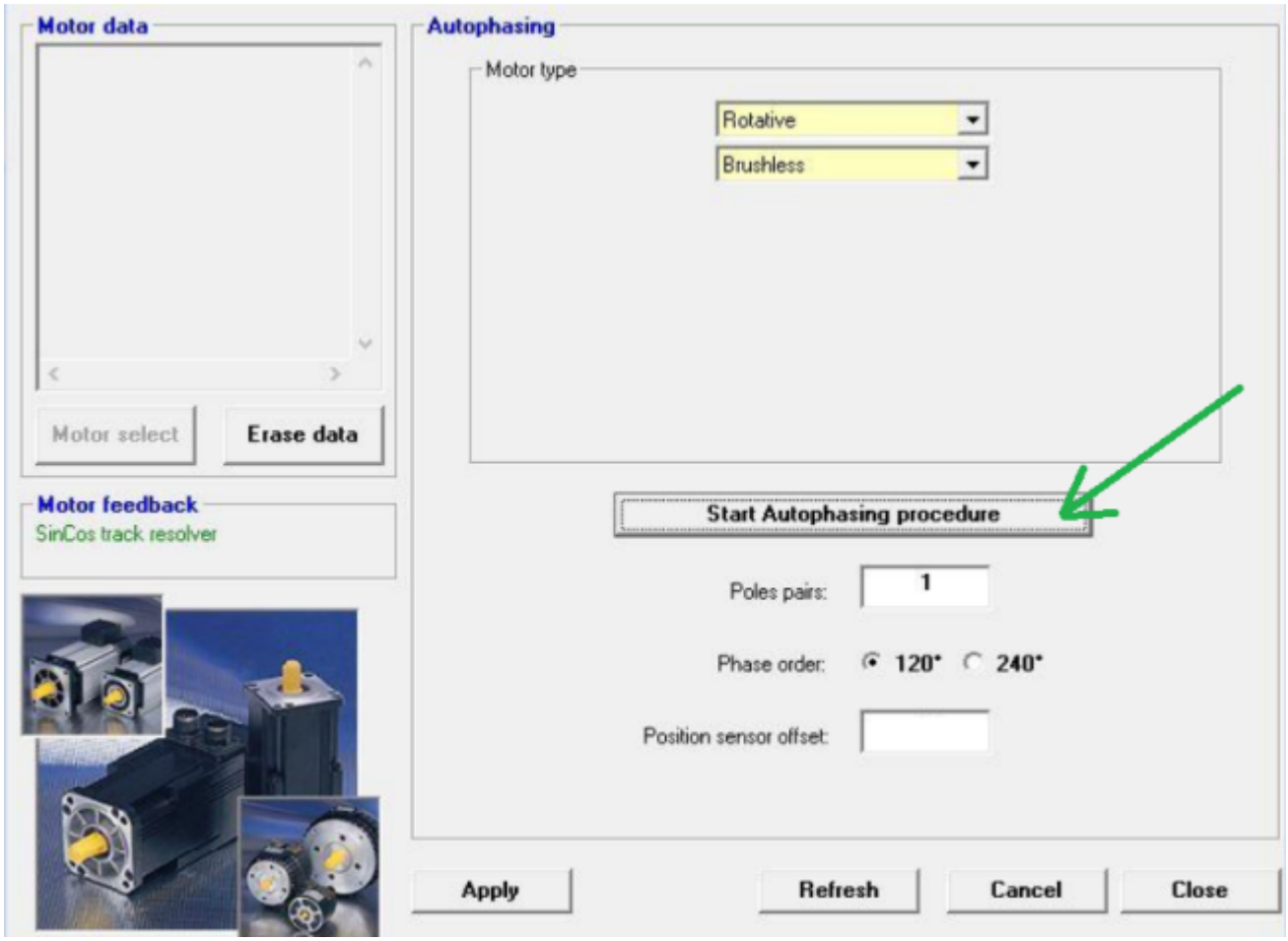
Come default usare la risoluzione di 8192 impulsi/ciclo. Se il motore ha una risoluzione diversa, usare quella corretta qui.



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_incremental

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