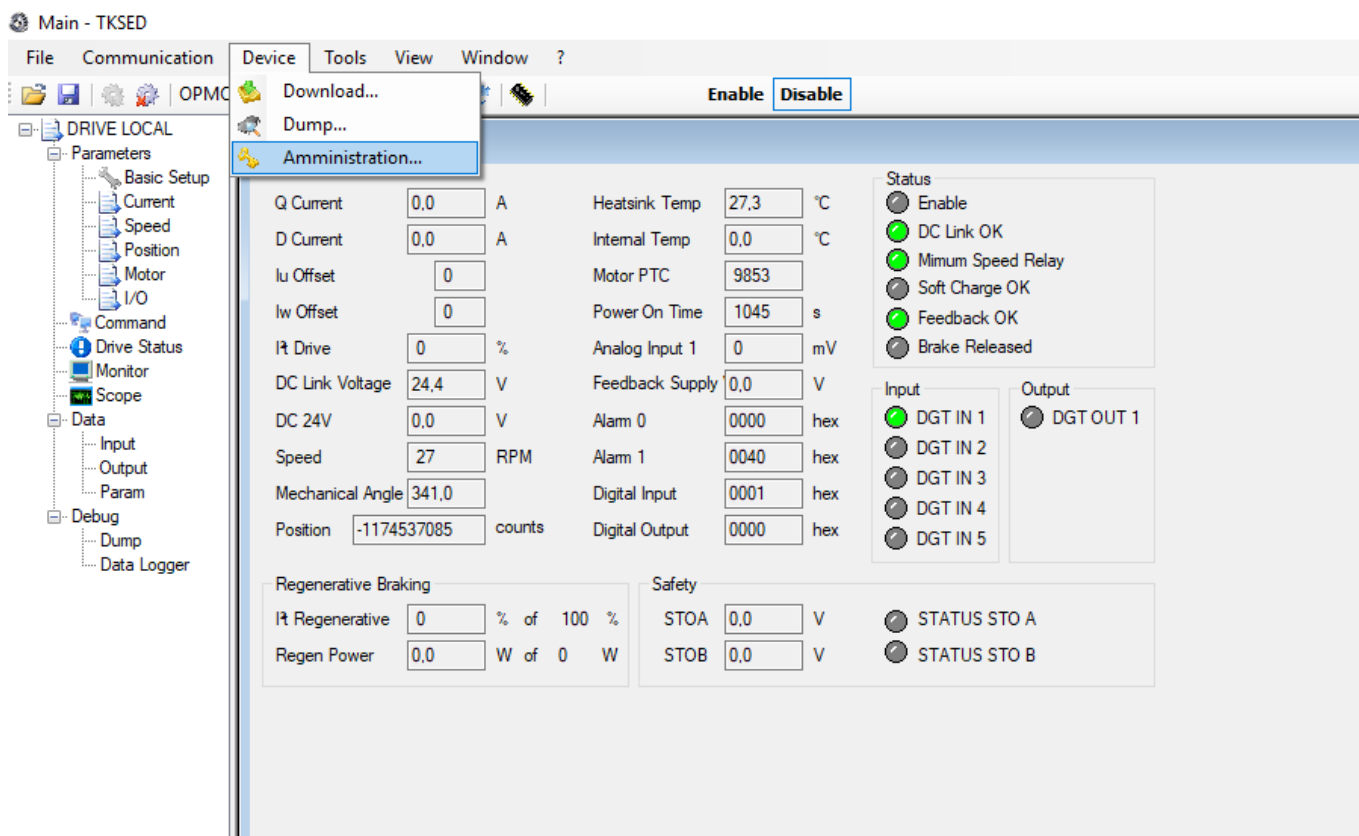


Come calcolare l'angolo di fase del motore

Passo 1. Sbloccare la password amministrativa.

Considerando da TKSED (ByInterface) versione 10.4, la password di sblocco è 602043

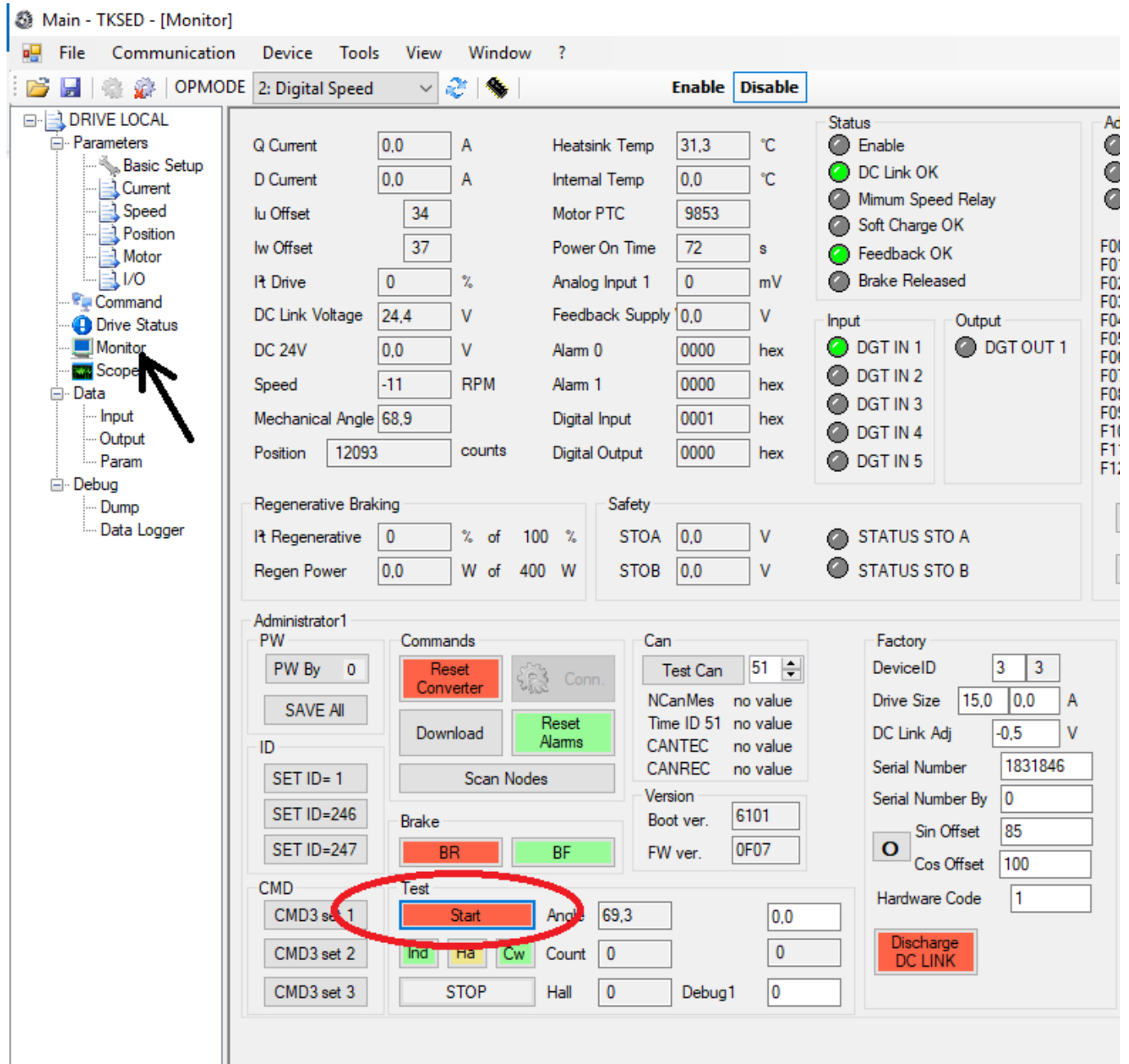


Passo 2. Calcolare il giusto angolo di fase

Pre-condizione: il motore deve essere libero di muoversi avanti e indietro senza raggiungere lo stop meccanico.

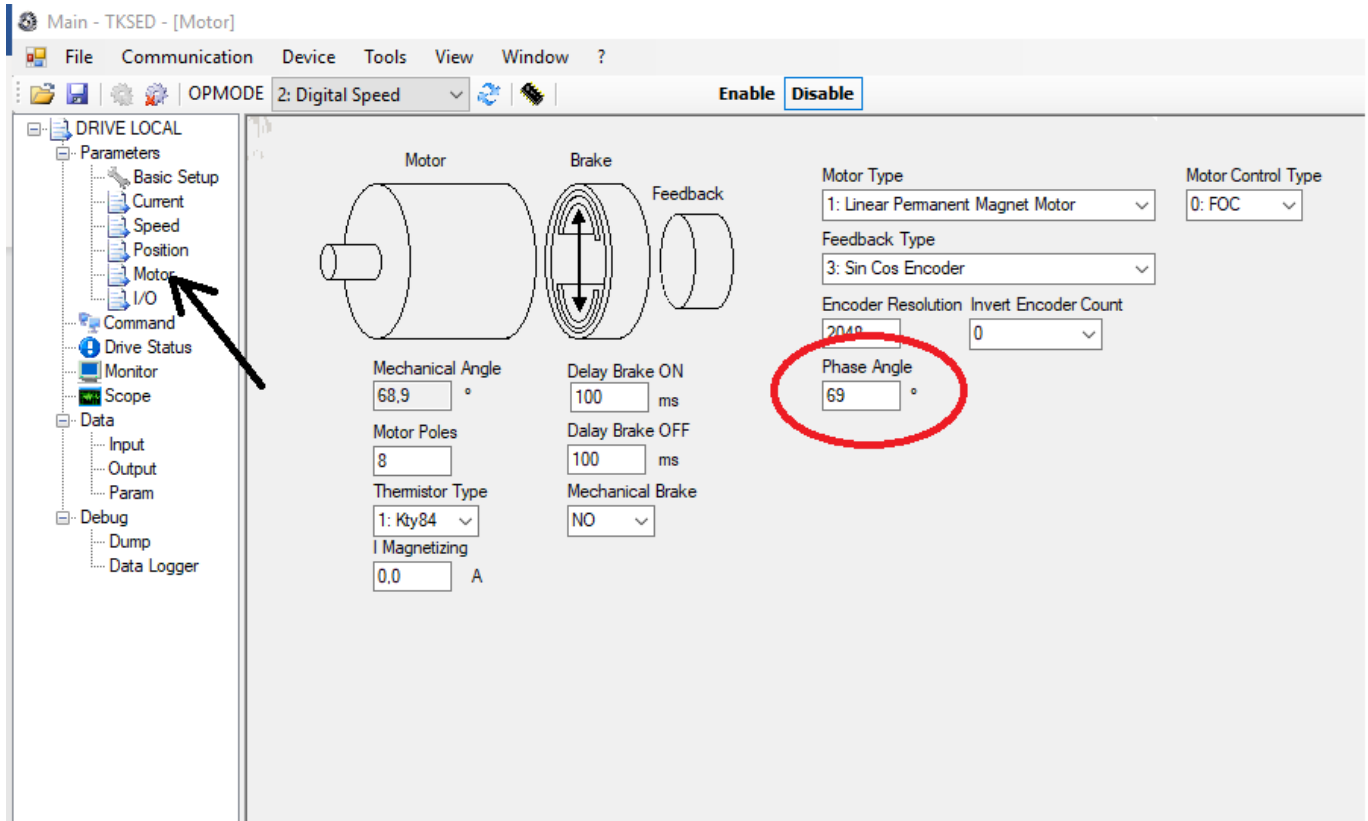
Vai alla finestra Monitor e clicca il pulsante Start per calcolare la fase. Il motore si muoverà con un passo per raggiungere il massimo della fase U.

Dopo 1 secondo, il numero calcolato viene visualizzato. Qui per esempio il numero calcolato è 69.3 gradi.



Passo 3. Inserire il valore di fase motore nel parametro motore

Vai alla finestra Motor per inserire il valore calcolato.

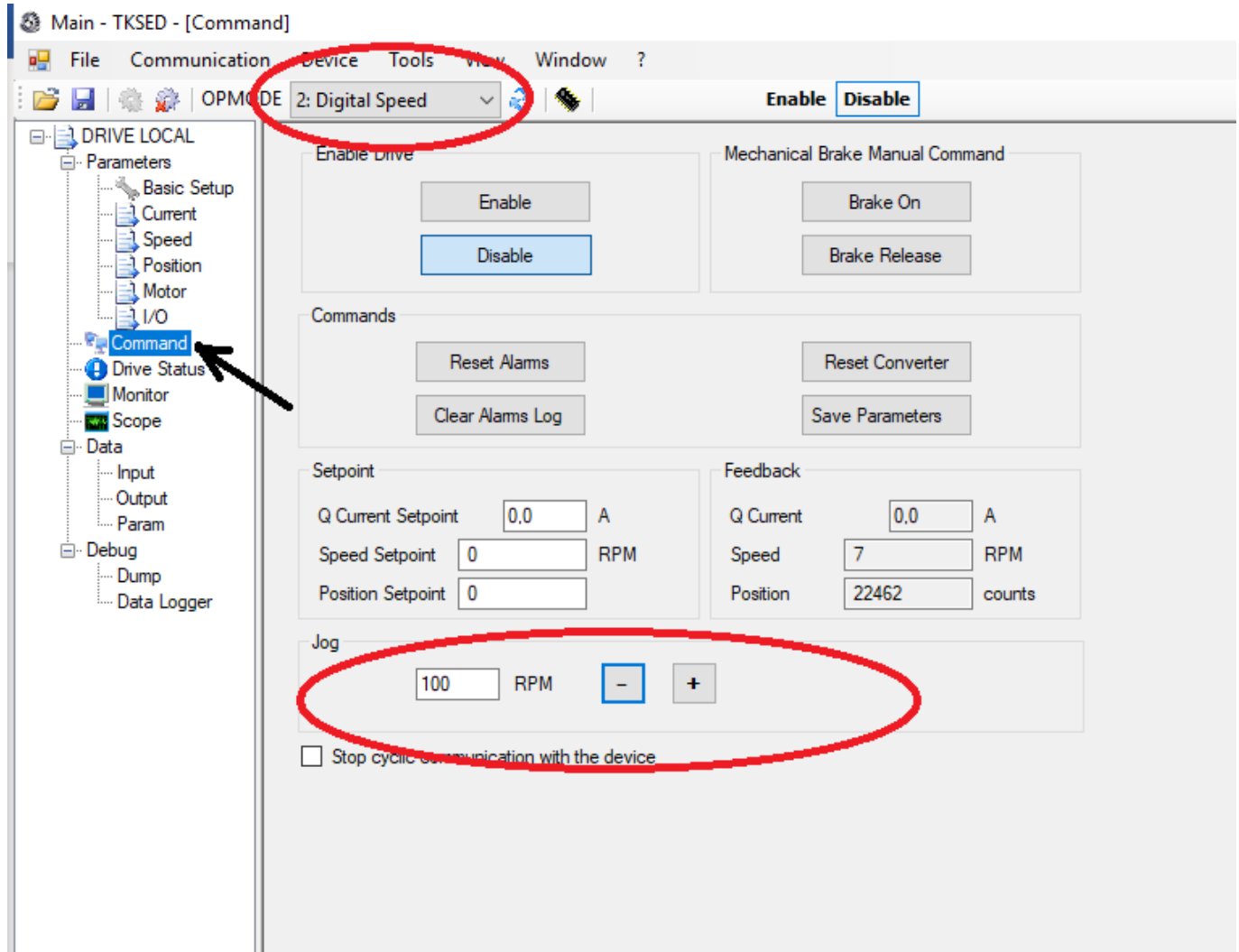


Passo 4. Testare il movimento del motore usando JOG.

Vai alla finestra Command, seleziona Digital Speed come OPMODE. Clicca su Enable the drive, poi usa i pulsanti + e - per muovere il motore avanti e indietro.

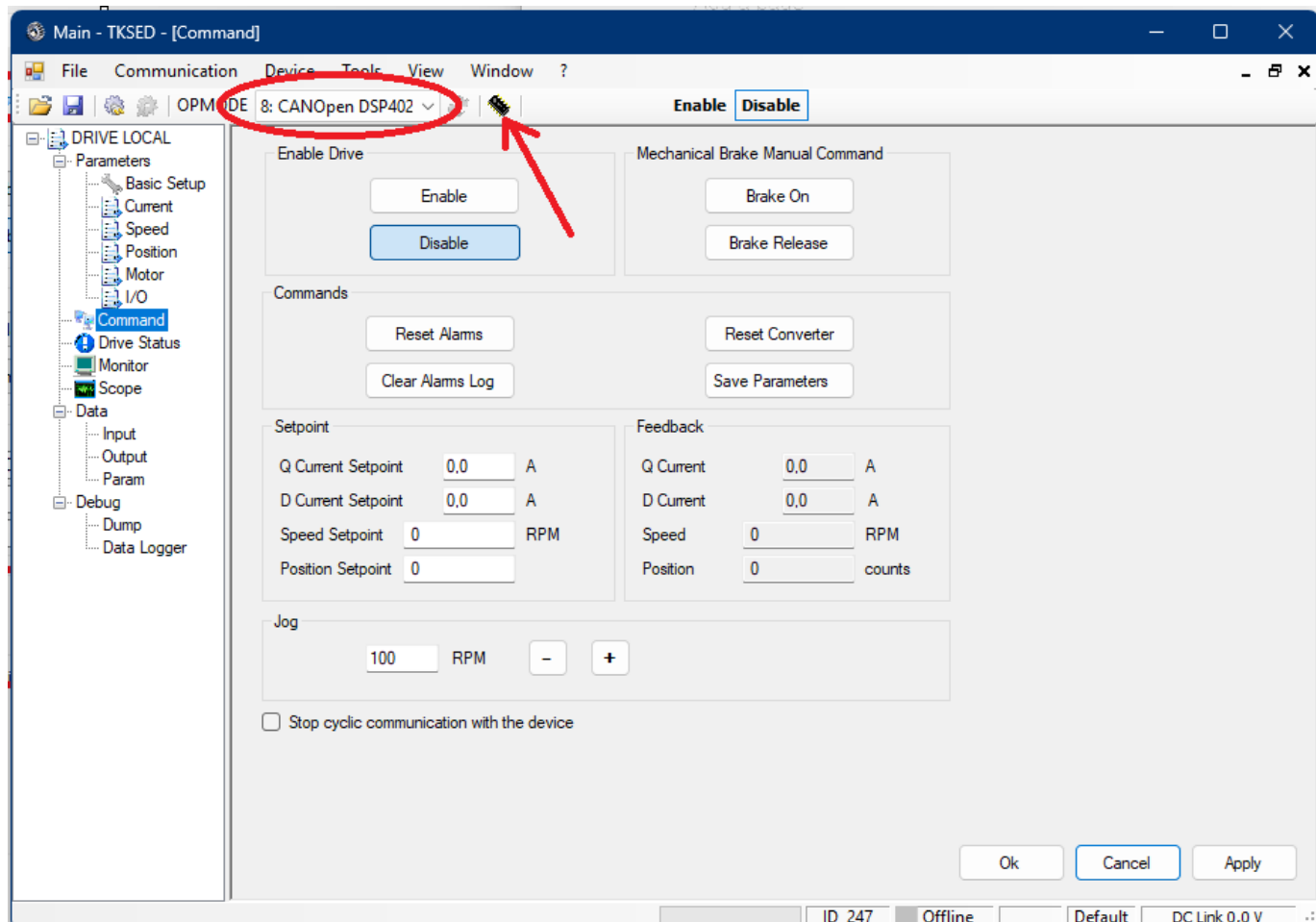
Condizione possibile:

Voce
Il motore si muove senza problemi ⇒ OK !
Il motore si muove un po' e si ferma con una corrente Q crescente ⇒ NON OK ⇒ l'angolo di fase non è calcolato correttamente o la sequenza delle fasi del motore U,V,W non è OK ⇒ Controlla i collegamenti del cavo di alimentazione.
Il motore si muove senza controllo raggiungendo uno stop meccanico ⇒ NON OK ⇒ l'angolo di fase non è calcolato correttamente o la sequenza delle fasi del motore U,V,W non è OK ⇒ Controlla i collegamenti del cavo di alimentazione.



Passo 5. Cambiare l'OPMODE a quello corretto e memorizzare la configurazione in flash.

Seleziona il giusto OPMODE. Per esempio: per un nodo controllato CANopen seleziona 8: CANopen DS402. Poi premi l'icona del circuito integrato per memorizzare la configurazione nella memoria permanente.



From:

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

Permanent link:

https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=it:mbd_servo_drive:phase_angle

Last update: **2026/09/11 22:35**

