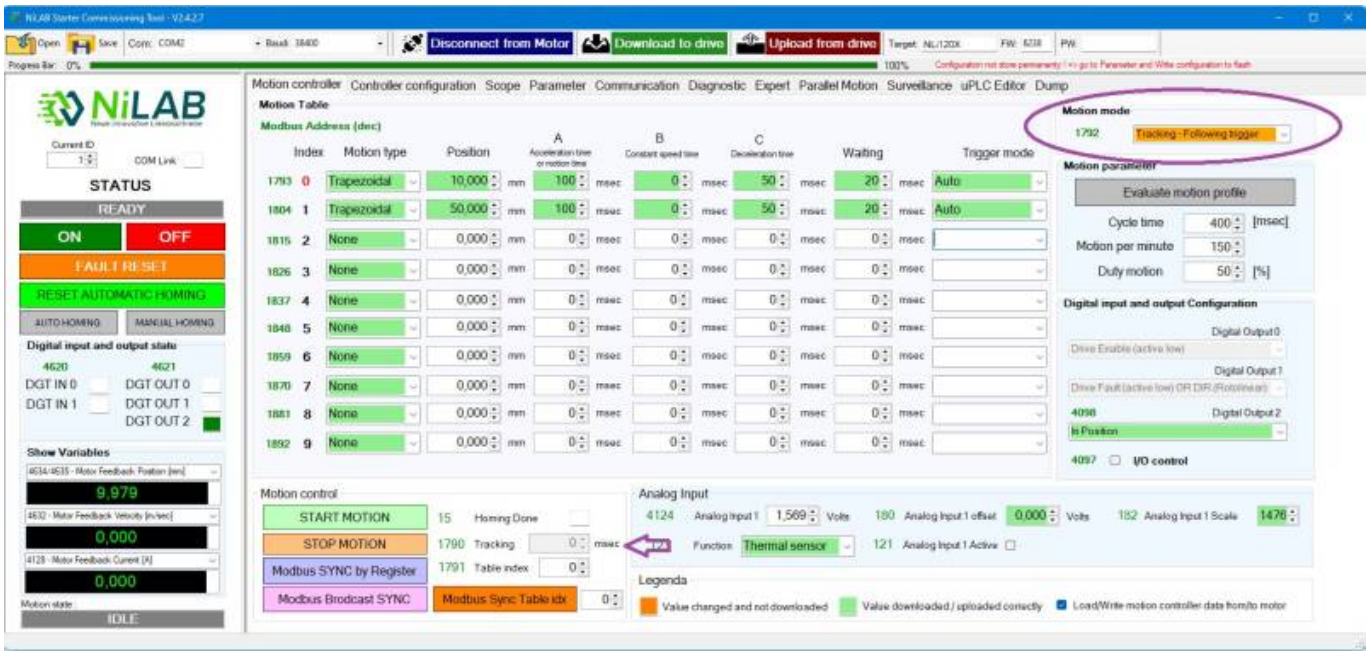
Modalità Tracking

Configurazione

Nell'applicazione dove c'è la necessità di seguire una sincronizzazione di velocità (per esempio seguendo la velocità di un nastro trasportatore) adattando il tempo di ciclo, dobbiamo usare la modalità Tracking. Il parametro 1792 - Motion mode deve essere impostato a **4 ⇒ Tracking - Following trigger.** e la modalità trigger dei due motion task deve essere impostata a **DIG IN fronte di salita.**
In questa modalità il tempo di ciclo di movimento sarà calcolato in funzione del periodo di trigger rilevato sull'Ingresso Digitale 1 durante il movimento. Quando la frequenza di trigger aumenta o diminuisce il motore adatterà il tempo di ciclo di movimento di conseguenza.

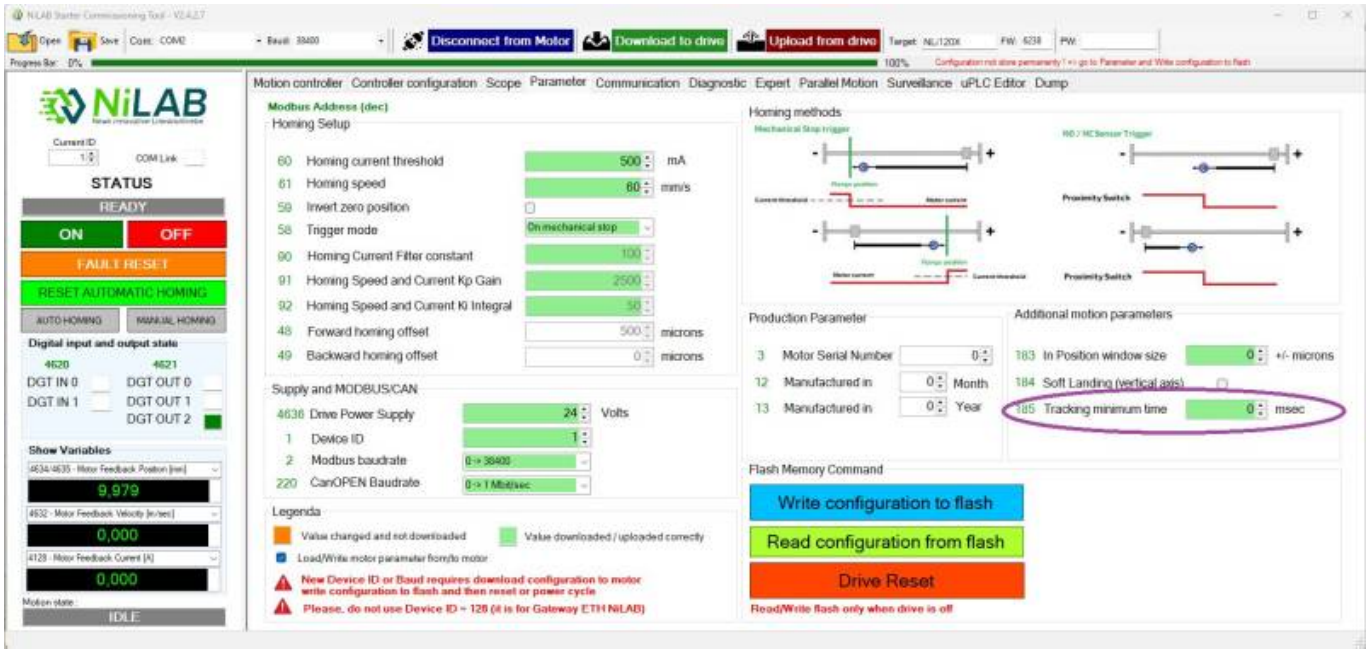
Il parametro 1790 visualizza la velocità di tracking calcolata durante il movimento.



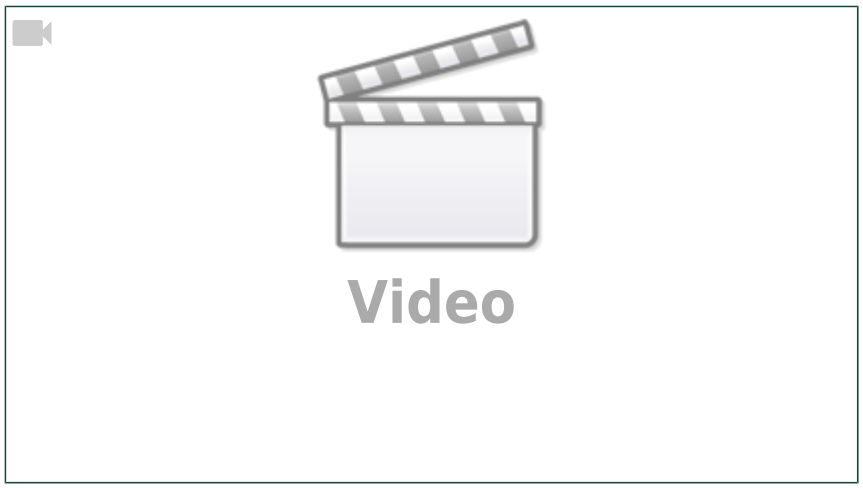
Limitazione

La versione Firmware deve essere >= 5E39 e la versione NILAB Starter deve essere >= 2.4.0.2

Il tempo di attesa specificato nella tabella non è considerato nel tempo di ciclo ma un tempo di attesa standard di 50 ms è usato per garantire la sincronizzazione dall'ingresso trigger.
Il tempo di attesa può essere modificato usando il parametro 185 nella finestra parametri.



Video dimostrazione



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

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

Last update: **2026/09/12 00:06**