

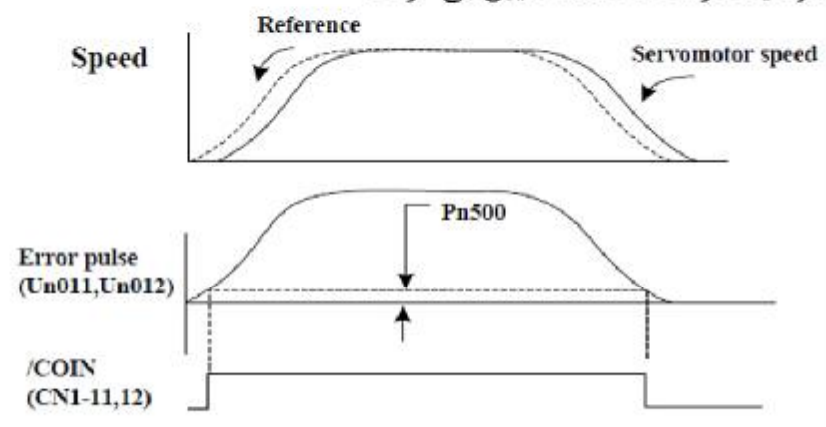
مد کنترلی External Position در مدل Pronet

تنظیمات این مد به طور کامل در جدول زیر آمده است و در ادامه به ذکر نکات مهم دیگری در این مد کنترلی پرداخته می شود.

تنظیمات اولیه جهت مد کنترلی External Position (pulse train)	
در این حالت یا ارسال پالس توسط کنترلر خارجی مانند PLC، می توان حرکت سرو را کنترل نمود. سرعت چرخش سرو بر حسب rpm = (فرکانس پالس ارسالی کنترلر * 60) / (رزولوشن انکودر موتور) مقدار حرکت سرو = (تعداد پالس ارسالی کنترلر) * (دقت انکودر، بر حسب دور بر دقیقه)	
پارامتر	توضیحات
Pn005.1=1	تعیین مد کنترلی
Pn004.2	تعیین کننده مد پالس ورودی به سرو
Pn006.3	این پارامتر به منظور اعلام بنان از دریافت صحیح پالسهای ارسالی شده از کنترلر، در ورودی پالس سرو در فرکانسهای مختلف استفاده میشود. از آنجایی که در سری Pronet ورودی پالس تفرکانس 4MHZ قابل دریافت است، با تنظیم این پارامتر، فیلتراسیون متناسب در ورودی پالس اعمال میگردد. اگر Pn840.0=2/3/4 باشد یعنی انکودر موتور از نوع سریال 17 bit یا رزولور می باشد و این پارامتر را باید به صورت زیر تنظیم نماید. (درایوسری Pronet-xxAMA): زمانی که فرکانس پالس ورودی سرو کمتر از 4MHZ میباشد: [۰] زمانی که فرکانس پالس ورودی سرو کمتر از 650KHZ میباشد: [۱] زمانی که فرکانس پالس ورودی سرو کمتر از 150KHZ میباشد: [۲] اگر Pn840.0=6 باشد یعنی انکودر موتور از نوع افزایشی ۲۵۰۰ پالس باشد و این پارامتر را باید به صورت زیر تنظیم نماید. (درایوسری Pronet-xxAMC): زمانی که فرکانس پالس ورودی سرو کمتر از 700KHZ میباشد: [۰] زمانی که فرکانس پالس ورودی سرو کمتر از 200KHZ میباشد: [۱] زمانی که فرکانس پالس ورودی سرو کمتر از 60KHZ میباشد: [۲]
Pn102	گین حلقه سرعت، با افزایش این پارامتر (حداکثر تا مقدار ۱۰۰۰) نوسانات سرعت کاهش می یابد.
Pn103	ثابت زمانی انتگرال حلقه سرعت، با کاهش این پارامتر (حداقل تا مقدار ۱۰) نوسانات سرعت کاهش می یابد.
Pn104	گین حلقه موقعیت، با افزایش این پارامتر (حداکثر تا مقدار ۱۰۰) نوسانات سرعت کاهش می یابد.
Pn201, Pn202	از تقسیم مقدار تعیین شده در Pn201 بر Pn202 نسبت ضریب گیریکس الکترونیکی تعیین می شود. مقدار این نسبت باید عددی بین 0.01 تا 100 باشد. این ضریب روی سرعت و موقعیت سرو تاثیر می گذارد.

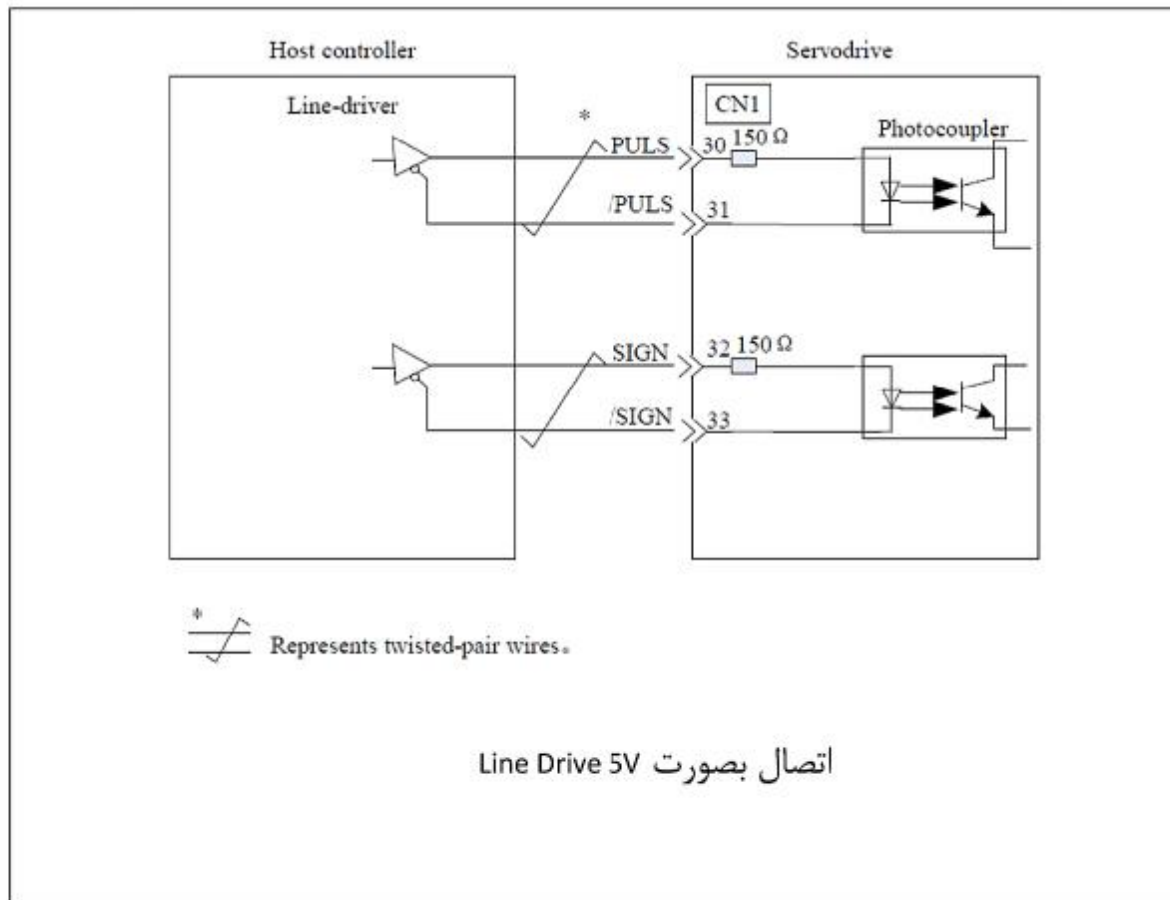
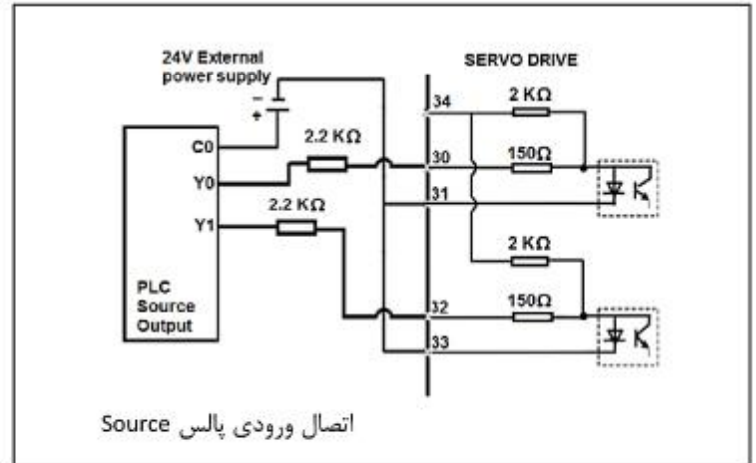
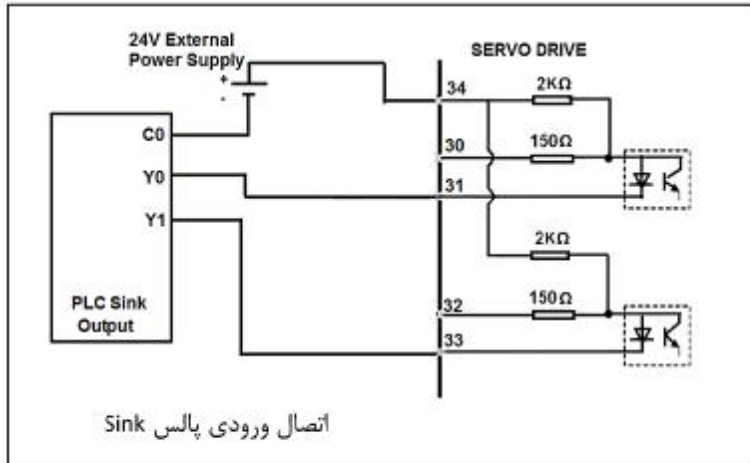
Pn500

خروجی نشانگر تثبیت موقعیت (COIN) پس از رسیدن به موقعیت مورد نظر فعال می گردد و محدوده موقعیت، توسط Pn500 تعیین می گردد.



برای اعمال پالس به سرودرایو از طریق PLC یا کنترلرهای مختلف باید اتصالات سخت افزاری به

صورت شکل های زیر بسته شود .



نحوه استفاده از JOG در مد کنترلی External Position

برای استفاده از JOG در این مد کنترلی ابتدا باید به توسط ورودی P-CON مد کنترلی را به مد

Internal Speed تغییر داد . در مد کنترلی Internal Speed می توان 8 سرعت مختلف تعریف نمود که

برای استفاده از JOG تنها به دو سرعت آن نیاز داریم . سپس می توان از ورودی های PCL و NCL به عنوان

JOG+ و JOG- استفاده کرد . در جدول زیر تنظیمات مربوطه برای استفاده از این حالت آمده است .

توضیحات	پارامتر
Internal Speed به External Position از تغییر مد کنترلی [5]: (به توسط پایه P-CON)	Pn005.1
تعیین مقدار سرعت برای JOG- (حرکت به توسط پایه NCL)	Pn316
تعیین مقدار سرعت برای JOG+ (حرکت به توسط پایه PCL)	Pn317
ترجیحا مقدار این پارامترها صفر تنظیم شود (برای حفاظت از ناهمزمانی های احتمالی بین ورودی های P-CON <input type="checkbox"/> PCL)	Pn318~Pn322