

РЕКОМЕНДАЦИИ

ПО НАСТРОЙКЕ ПАРАМЕТРОВ ДВИГАТЕЛЕЙ ПРИ ИСПОЛЬЗОВАНИИ ПРОГРАММЫ «MOTION VIEW»

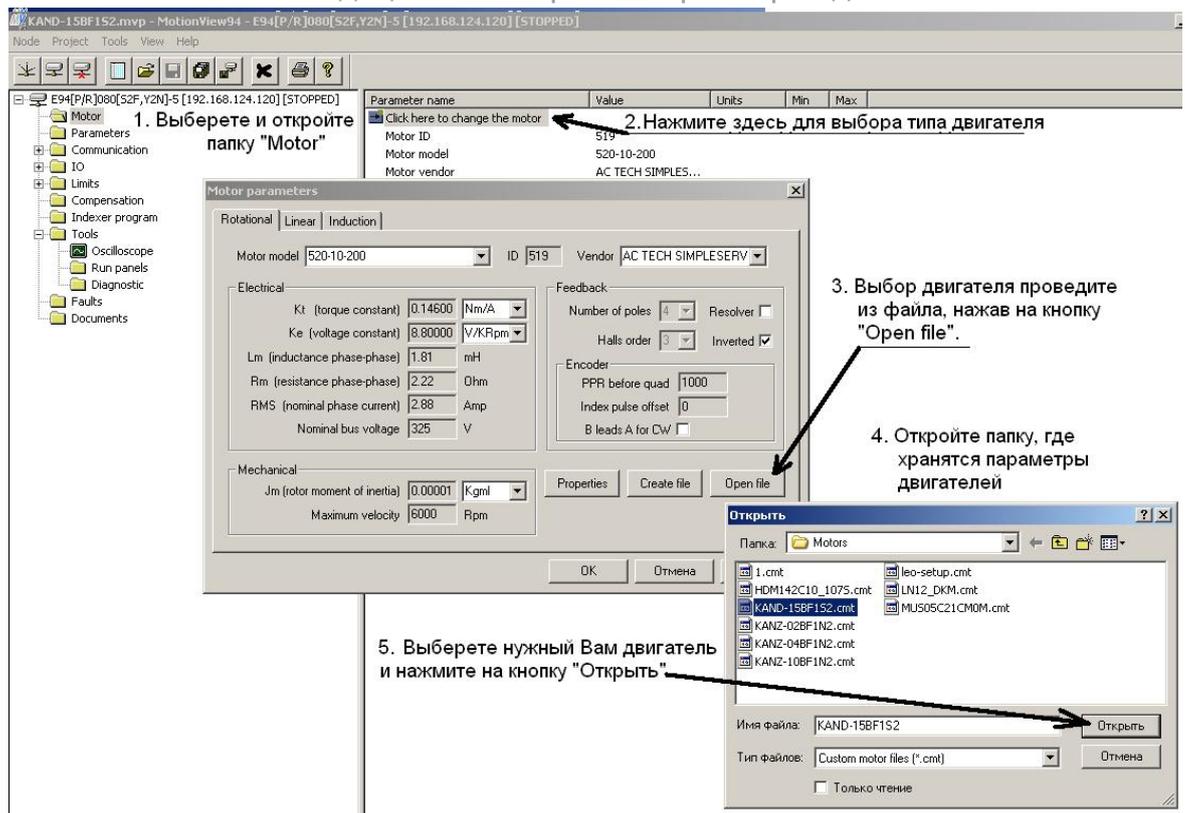
Сервоусилители PositionServo могут быть укомплектованы различными синхронными двигателями с возбуждением от постоянных магнитов. Причем, могут быть использованы двигатели различных производителей, как имеющихся в базовой библиотеке настроечной программы [MotionView](#), так и других производителей. Параметры двигателей, не хранящихся в базовой библиотеке, могут быть записаны как самим пользователем, так и взяты из специальных файлов, подготовленных продавцом сервосистем, в комплект которых входят эти двигатели.

Ниже будет показана процедура настройки сервоусилителя на определенный тип двигателей, параметры которых хранятся в специальных файлах, предоставляемых продавцом оборудования. Процедура показана на примере двигателей фирмы КОМОТЕК (Ю. Корея).

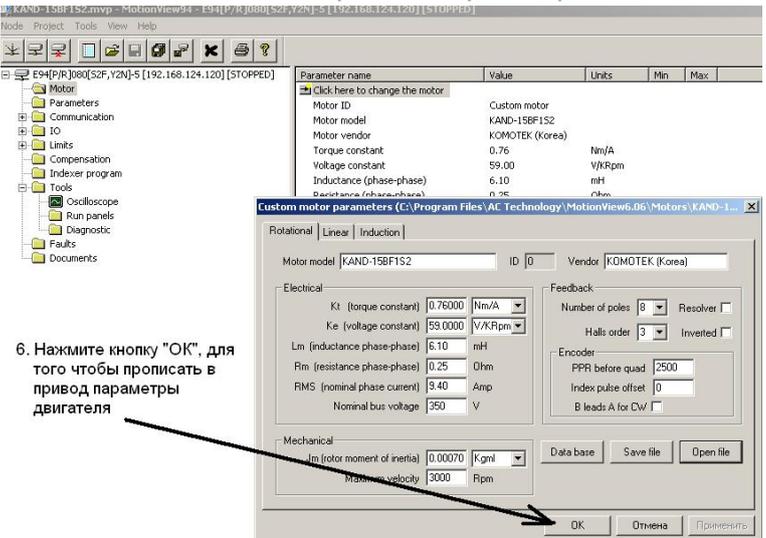
К сервоусилителю должен быть подключен электродвигатель с помощью двух кабелей моторного и энкодерного (или резольверного, если используется двигатель с резольвером). К соответствующему разъёму «P2» должен быть подключен кабель связи с компьютером, на который установлена программа MotionView. Также к сервоусилителю подключается питающая сеть через коммутирующий защитный аппарат. Формировать и подавать сигнал разрешения работы (A3 – Enable) для осуществления описываемой настроечной процедуры не надо. Только после выполнения всех соединений необходимо подать питающее напряжение на сервоусилитель.

ВНИМАНИЕ! Соблюдайте правила техники безопасности и рекомендаций, приведенных в Инструкции по эксплуатации сервоусилителя PositionServo.

1. Запустите программу MotionView. Проведите соединение с настраиваемым приводом. Выберите и откройте папку «**Motor**» в ниспадающем меню программы.
2. На правом поле окна найдите ссылку «**Click here to change the motor**». Наведите курсор на эту надпись и нажмите на левую кнопку мыши. После этого должно открыться окно «**Motor parameters**» на закладке «**Rotational**».
3. Найдите на открывшемся окне кнопку «**Open file**» и нажмите на неё.

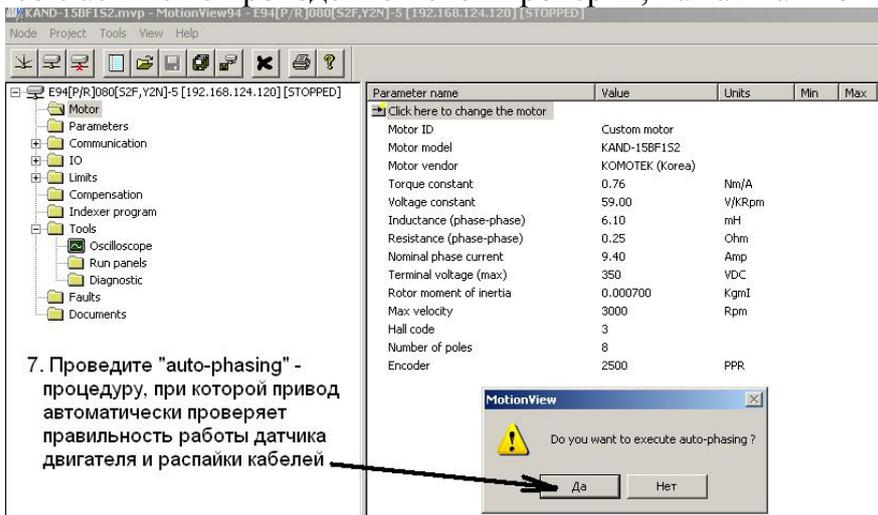


4. Вновь открывшееся окно раскрывает папку «**Motors**», предназначенную для хранения файлов с параметрами двигателей пользователя. Если сам пользователь не сохранял сюда файлы параметров, то эта папка может быть пуста. С помощью кнопок «▼», «←», «📁» и пр. выбирается путь к тому месту в памяти компьютера, где хранится файл параметров нужного двигателя. Файлы параметров двигателя имеют расширение «.cmt». **Внимание.** Программа не считывает параметры со съёмного носителя. Поэтому, если параметры находятся на таком носителе, то сначала данные надо переписать на жесткий диск компьютера.
5. После того как Вы нашли папку, где хранятся параметры двигателей, выберете нужный файл и нажмите на кнопку «**Открыть**».
6. Автоматически открывается окно «**Custom motor parameters...**», в котором записаны параметры выбранного двигателя. После этого требуется нажать на кнопку «**ОК**».



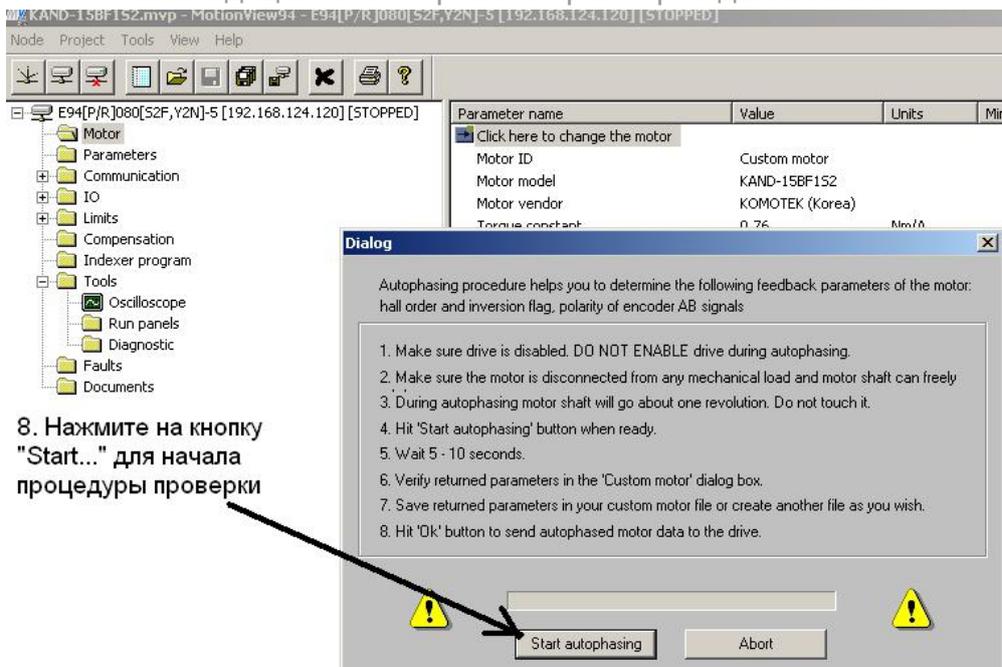
6. Нажмите кнопку "OK", для того чтобы прописать в привод параметры двигателя

7. Настраиваемая программа MotionView предлагает провести проверку работоспособности датчика двигателя и правильности распайки силового и энкодерного кабелей. Проверка называется «Auto-phasing». Пользователь должен согласиться с проведением этой проверки, нажав на кнопку «Да»

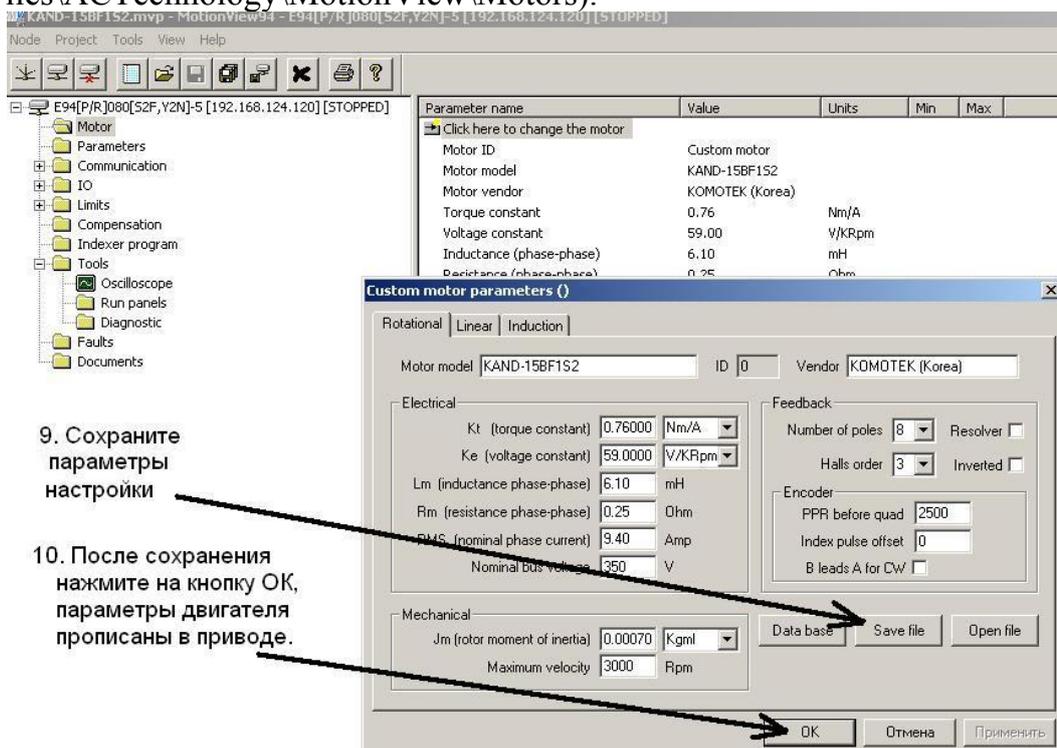


7. Проведите "auto-phasing" - процедуру, при которой привод автоматически проверяет правильность работы датчика двигателя и распайки кабелей

8. Возникает диалоговое окно. Здесь имеются предупреждения, что на сервоусилитель не должен подаваться сигнал разрешения работы (Enable); что вал двигателя должен свободно вращаться и быть отсоединен от нагрузки; что надо быть осторожным и не прикасаться к валу двигателя, так как во время «auto-phasing» вал вращается. Для запуска проверки нажмите на кнопку «Start autophasing» и подождите 5 – 10 секунд. Проверьте, параметры в окне «Custom motor».



9. Сохраните параметры настройки в любом удобном для Вас месте. По умолчанию предлагается папка «Motors» (Program Files\ACTechnology\MotionView\Motors).



10. Нажмите кнопку «ОК» для того, чтобы параметры двигателя были записаны в память сервоусилителя.

11. В конце процедуры настройки рекомендуется еще раз провести проверку правильности соединения двигателя и датчика. Запуск проверки, которая называется «Check phasing», осуществляется через папки «Tools» и «Run panels». После этого на экране компьютера должно высветиться сообщение, что двигатель «сфазирован» без ошибок (without errors).