

Ajuste do Vel Max: Iguala a velocidade real com a teórica, melhorando o controle do servo.

- 1) Entrar em “Axis manager servo saída” e mudar o parâmetro “modeProf0” para “Inverter”;
- 2) Entrar em “Axis main servo saída” e mudar o parâmetro “cmd0” para “T_MOVE_SPD_NFB”. Atenção!: O servomotor começará a girar;
- 3) Entrar em “Axis manager servo saída” e comparar a velocidade real do servomotor em relação a velocidade teórica:

Parâmetros: “realvel0.....xx,xx m” = Mostra a velocidade real

“actvel0.....xx,xx m” = Mostra a velocidade teórica programada

- 4) Se a velocidade real estiver diferente da teórica deve-se ajustar o parâmetro “velmax0”;
- 5) Após ajuste deve-se entrar em “Axis main servo saída” e mudar o parâmetro “cmd0” na sequencia abaixo:
“cmd0.....T_BRAKE”
“cmd0.....T_STOP”
“cmd0.....T_CLOSE”
- 6) Entrar em “Axis manager servo saída” e mudar o parâmetro “modeProf0” para “Servo”;