

**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”;