

EPROM

Position	Navn i kode	Navn i dokumentation
0-7	ctcoder parameters	???
0-18	Værdier til udregning af Encoder Objekt checksum (akse specifik)	???
19	Værdi til sammenligning med udregnet Encoder Objekt checksum (akse specifik)	???
20	Værdi til sammenligning med udregnet Motor Objekt checksum (akse specifik)	???
21	Antallet af instances i Motor Objekt	???
22	Encoder data version	???
29	Flux alignment position	???
30	Motor current	???
31	Poles (antallet af poler i motoren)	???
32	Winding time constant	???
37	Motor RPM	???
21-47	Værdier til udregning af Motor Objekt checksum (akse specifik) (antallet af instances bliver også brugt i denne udregning)	???
50	Værdi til sammenligning med udregnet checksum for Performance Objekt	???
51	Antallet af instances i Performance Objekt	???
52	Performance Objekt version	???
53	Motor kp-værdi (Proportional-del i PID regulering)	???
54	Motor ki-værdi (Integral-del i PID regulering)	???
55	Motor kd-værdi (Differential-del i PID regulering)	???
56	Current scaling (strøm skalering)	???
57	Speed loop filter cut off frequency	???
51-90	Værdier til udregning af Performance Objekt checksum (akse specifik) (antallet af instances bliver også brugt i denne udregning)	???

SLM Parametre

Position	Navn i kode	Navn i dokumentation
1	$a = (((kp/ki) + kd) * 4 * ss) / ts$ (akse specifik)	???
2	$b = ki * 32768 * ts / kp$ (akse specifik)	???
3	$c = ki * 64 * ss$ (akse specifik)	???
4	$d = (kp * ss) / ts$ (akse specifik)	???
5	$e = d * 65535 / (d + ki)$ (akse specifik)	???
6	$f = digit_limit / ((ki + (kp/ts)) * ss)$ (akse specifik)	???
7	Current scale/strøm skalering (akse specifik)	???
8	Poles/antallet af poler (akse specifik)	???
9	$p9 = 65535 - (current_scale * 0.25 / 16)$ (akse specifik)	???
10	$p10 = 65535 - (current_scale * 0.25)$ (akse specifik)	???
11	absolute speed maximum trip threshold (akse specifik)	???
12	MultiAx Read Address (akse specifik)	???
13	speed loop filter cut off frequency (akse specifik)	???
14	phase advance (akse specifik)	???
15	flux alignment position (akse specifik)	???
16-23	CT-Coder parametre (akse specifik)	???
28	CT-Coder status (akse specifik)	???
29	winding time constant (akse specifik)	???
35	I2t backoff level (akse specifik)	???
36	$p36 = (((32 * motor_current * 129) / (drive_current * 100))^2)$ (akse specifik) ved ikke hvad det er.	???
37	hysteresis (akse specifik)	???
39	??? Noger med om det er high-speed motor	???
62	Host flag (akse specifik)	???
74	Position (akse specifik)	???
75	Flux (akse specifik)	???
76	Zero ?nulpunkt? (akse specifik)	???
90	Rev ?aktuelle rpm/omdrejninger? (akse specifik)	???