

1. Milyen protokollon kommunikál a LEC-G gateway a LECP6 vezérlővel?

A kommunikáció soros Modbus-on keresztül történik. Tehát lehetőség van ezen a protokollon keresztül is kommunikálni a LECP6 vezérlővel az RS-485 portján keresztül. Ezáltal a Step Data helyett akár a Numerical Instructions üzemmódban is használhatjuk a vezérlőt, tehát mi adjuk meg buszon keresztül milyen pozícióba, milyen sebességgel és gyorsulási adatokkal mozogjon az aktuátor. Így mondhatjuk akár végtelen pozícióba tudjuk az eszközt mozgatni. A Modbus kommunikációhoz szükséges dokumentumok megtalálhatók az Interneten, vagy vegyék fel velünk a kapcsolatot, és elküldjük önnek.

2. Milyen esetekben szükséges a homeolás elvégzése?

Eszköz feszültség alá helyezésekor és a C24V tápfeszültség elvételekor szükséges a homeolás elvégzése. Ha az M24V tápfeszültséget vesszük el a vezérlőtől, a referenciapont megmarad, elég csak az SVON jelet visszaadni a vezérlőnek.

Ha a homeolás elvégzése a technológia során gondot okozna, ajánlom figyelmébe az új, akkumulátor nélküli abszolút enkóderes léptetőmotoros aktuátorainkat, itt nincsen szükség homeolás elvégzésére.

3. Az előadás során említésre került, hogy léptetőmotornál fontos a terheléstől függő megfelelő sebesség megválasztása, hogyan lehet ezt leellenőrizni.

Az Electric Actuator Model Selection Software segítségével már méretezéskor ki tudjuk választani milyen sebességgel mozgathatjuk az aktuátorunkat, de ha a gép építése során még további terhelések rákerültek az aktuátorra, vagy újból a méretezéssel tudjuk leellenőrizni elbírja-e még a terhelést, vagy pedig a katalógusban található diagramokkal (Speed-Work Load) tudjuk kiválasztani az új, maximálisan elérhető sebességet. Ne feledjük, hogy a megfelelő gyorsulás megválasztása is fontos, amit a Work Load - Acceleration/Deceleration diagram segítségével tudjuk meghatározni. Ha a tömegközéppont az aktuátor hatásvonalán jelentősen kívül esik, különösen fontos erre figyelni (a méretezésnél ez az adat szintén megadandó).

4. Összességében milyen kommunikációs protokollokon használhatók a léptetőmotor vezérlők?

LEC□6 vezérlők esetén: - LEC-G gateway eszköz segítségével: - Profibus - Ethernet/IP - DeviceNet - CC-Link - Soros Modbuson keresztül	JXC vezérlők esetén: - IO-Link - Ethernet/IP - PROFINET - EtherCAT - DeviceNet - CC-Link	Többtengelyes vezérlők: - Ethernet/IP
---	--	--

Remélem a fenti felsorolás tartalmazza az ön vezérléséhez illeszkedő protokollt.