

 <http://www.instagram.com/iranieq>

 <https://t.me/IranieqAdv>

 <https://t.me/IranieqAdv>

 <https://www.facebook.com/iranieq.ir>

 <https://www.linkedin.com/in/iranieq-ir-b9062a1ab>

 http://www.aparat.com/u_8111815/iranieq.ir

ایران تجهیز

(۰۲۱) ۶۵۶۱۱۴۱۱ ; (۰۲۱) ۶۵۶۱۲۸۱۲

ایران تجهیز

نماینده انحصاری در ایران

در راستای تجهیز هر چه بهتر صنعت برق ایران و با تنوع کاملی از محصولات اتوماسیون صنعتی در کنار شما هستیم.



ESTUN



عنوان : برخی از ویژگی های درایوهای ETS

ETS Features

تلفن :



(۰۲۱) ۶۵۶۱۱۴۱۱ ; (۰۲۱) ۶۵۶۱۲۸۱۲

(۰۲۱) ۶۵۶۱۲۹۳۴ ; FAX(۰۲۱) ۶۵۶۱۲۹۳۵

واتس اپ واحد فروش ۰۹۰۳۵۰۴۳۲۶۳

واتس اپ واحد تعمیرات ۰۹۳۹۱۶۴۹۹۲۷

واتس اپ واحد پشتیبانی ۰۹۲۲۴۴۷۴۱۲۵

www.iranieq.ir

ETS Features



ESTUN

۱ امکان کپی کردن پارامترها

۲ پشتیبانی از ۸ مدل موتور مختلف با رنج متفاوت (۵۰w ~ ۱kw)

۳ سهولت Gantry کردن محورها

۴ توضیح فانکشن Gantry در ETS

۵ تنظیمات Pn840 و Pn005.3 برای درایو ETS

ESTUN

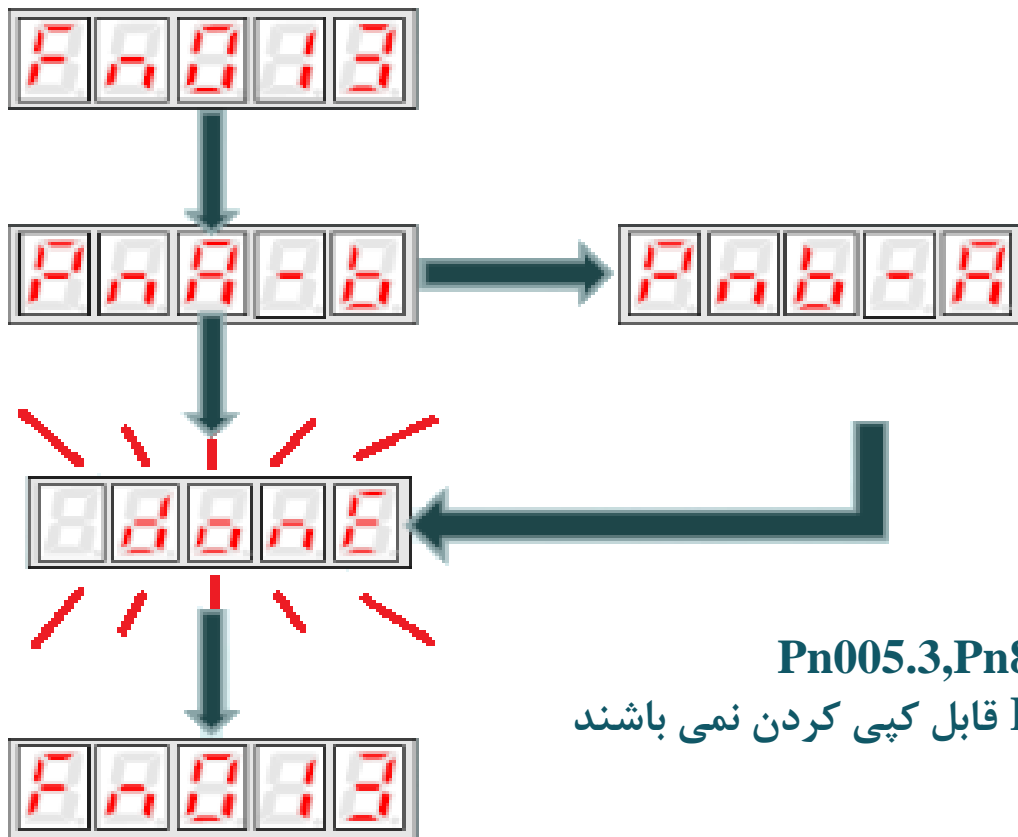
ایران تجنیر



امکان کپی کردن پارامتر های یک محور داخل محور های دیگر در درایو های ETS

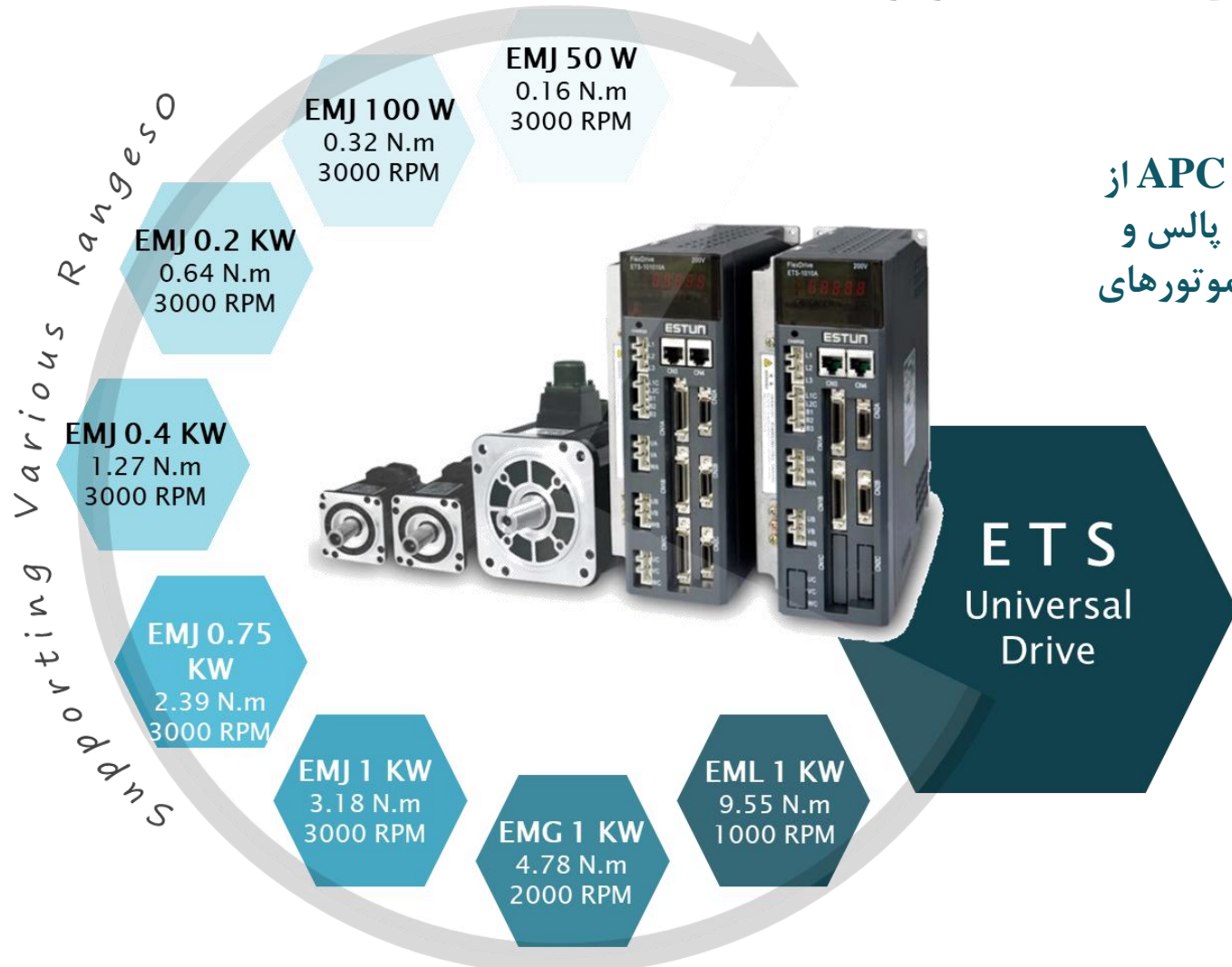
با استفاده از فانکشن Fn013 می توان پارمتر های تنظیم شده در یک محور را در محور های دیگر کپی کرد. محور فعلی (محوری که در حال حاضر انتخاب شده است)، محور مبدا برای کپی کردن پارامترها میباشد و با کلید MODE می توان محور مقصد برای کپی کردن را انتخاب کرده و با فشردن کلید ENTER به مدت چند ثانیه پارامتر ها را کپی کرد (در این حالت پیغام done نمایش داده میشود).

امکان کپی کردن پارامتر های یک محور برای محور های دیگر در درایو های ETS



نکته: پارامتر های Pn005.3, Pn840, Pn006.3, Pn206 قابل کپی کردن نمی باشند
Pn521, Pn526, Pn527, Pn703, Pn704

پشتیبانی از ۸ مدل موتور مختلف با رنج متفاوت (50w~1 kw)



پشتیبانی سری APC از
موتورهای ۲۵۰۰ پالس و
سری APG از موتورهای
۲۰ بیتی AFB

ایران تجهیز

سهولت Gantry کردن محور ها در درایو های ETS

در درایو های ETS میتوان تنها با تنظیم چند پارامتر به صورت داخلی محورها را با هم Gantry کرد. در این روش میتوان یک محور را MASTER قرار داد و یک محور را SLAVE و محور دیگر را مستقل تعریف کرد و یا یک محور را MASTER قرار داد و هر دو محور دیگر را SLAVE تعریف کرد.



ایران تجهیز

توضیح فانکشن Gantry در ETS

برای استفاده از مد Gantry در سرو درایوها باید از پارامتر Pn206 استفاده گردد.
Pn206.0 مشخص کننده این است که کدام محور دارای ورودی پالس مرجع میباشد و یا
کدام محور به عنوان Master انتخاب شده است. پارامتر Pn206.1 مشخص کننده
محورهایی است که باید از محور تعیین شده در Pn206.0 تبعیت کنند. پارامتر Pn206.2
تعیین کننده نوع رفرنس محورهای Slave است.
نکته قابل توجه این است که جهت عملکرد صحیح در حالت Gantry، باید همه محورهای
Slave در مد (Pn005.1 = 1) External Position قرار گیرند.

توضیحات

تنظیمات پارامترها

A axis

Pn206.2	Pn206.1	Pn206.0	
	-	0	هر محور مجزا با مد CANOpen یا Pulse می تواند راه-اندازی شود.
0	0	1	محور A و B از ورودی محور A پالس می-گیرند و محور C بصورت مجزا کار می-کند.
	1	1	محور A و C از ورودی محور A پالس می-گیرند و محور B بصورت مجزا کار می-کند.
	2/3	1	همه محورها از ورودی محور A پالس می-گیرند.
	0	2	محور A و B از ورودی محور B پالس می-گیرند و محور C بصورت مجزا کار می-کند.
	2	2	محور B و C از ورودی محور B پالس می-گیرند و محور A بصورت مجزا کار می-کند.
	1/3	2	همه محورها از ورودی محور B پالس می-گیرند.
	1	3	محور A و C از ورودی محور C پالس می-گیرند و محور B بصورت مجزا کار می-کند.
	2	3	محور B و C از ورودی محور C پالس می-گیرند و محور A بصورت مجزا کار می-کند.
	0/3	3	همه محورها از ورودی محور C پالس می-گیرند.

توضیحات

تنظیمات پارامترها

A axis

Pn206.2	Pn206.1	Pn206.0	
	-	0	هر محور مجزا با مد CANOpen یا Pulse می تواند راه اندازی شود.
1	0	1	محور A به عنوان Master و محور B به عنوان Slave می-باشد و محور C بصورت مجزا کار می-کند.
	1	1	محور A به عنوان Master و محور C به عنوان Slave می-باشد و محور B بصورت مجزا کار می-کند.
	2/3	1	محور A به عنوان Master و محور B و C به عنوان Slave می-باشد.
	0	2	محور B به عنوان Master و محور A به عنوان Slave می-باشد و محور C بصورت مجزا کار می-کند.
	2	2	محور B به عنوان Master و محور C به عنوان Slave می-باشد و محور A بصورت مجزا کار می-کند.
	1/3	2	محور B به عنوان Master و محور C و A به عنوان Slave می-باشد.
	1	3	محور C به عنوان Master و محور A به عنوان Slave می-باشد و محور B بصورت مجزا کار می-کند.
	2	3	محور C به عنوان Master و محور B به عنوان Slave می-باشد و محور A بصورت مجزا کار می-کند.
	0/3	3	محور C به عنوان Master و محور B و A به عنوان Slave می-باشد.

تنظیمات Pn840 و Pn005.3 برای درایو ETS

Pn005.3	Pn840.0	Pn840.1	Pn840.2	پارامتر
مدل موتور	نوع انکدر	نوع موتور	توان موتور	توضیحات
<p>[0] EMJ</p> <p>[1] EMG</p> <p>[2] EML</p>	<p>[6] Wire-saving incremental encoder</p>	<p>[0]EMG-□□□□A</p> <p>/ EML-□□□□A</p> <p>[1]EMG-□□□□B</p> <p>/ EML-□□□□B</p>	<p>[E]0.05 KW servo motor</p> <p>[F]0.1 KW servo motor</p> <p>[0]0.2 KW servo motor</p> <p>[1]0.4 KW servo motor</p> <p>[2]0.75 KW servo motor</p> <p>[3]1.0 KW servo motor</p>	توضیحات مقدار پارامترها

نکته: پارامتر Pn840.1 برای موتورهای سری EMJ بایستی روی عدد صفر باشد.