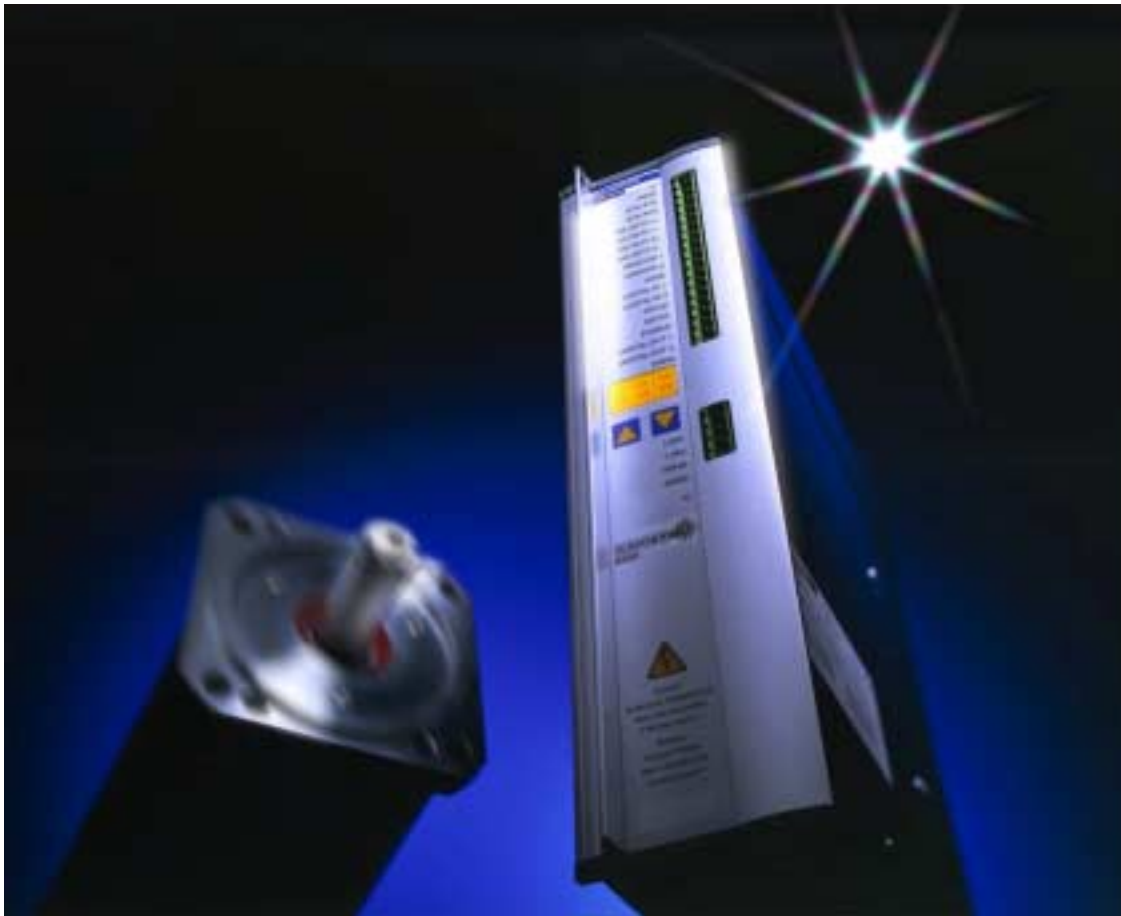


## Mise en route SERVOSTAR



# Les étapes de la mise en route

---



## 1 - Copie et lancement du programme

Insérer la CD-ROM

Sélectionner *Setup Software SR600* pour rentrer dans le programme d'installation

Sélectionner *Exécuter ce programme à partir de son emplacement actuel*

(Copie automatique du programme Drive.exe dans le répertoire spécifié)

Lancer le programme **Drive** et sélectionner le port de communication

## 2 - Sélectionner le mode de fonctionnement [Page 1]

Cliquer sur le bandeau *OPMODE* [menu principal]

Puis sélectionner 8 (*Tâches mvt. Int.* pour du positionnement)

## 3 - Sélectionner le moteur utilisé [Page 2]

Cliquer sur la touche *Moteur* [menu principal]

Sélectionner le moteur utilisé (voir étiquette signalétique sur le moteur, Ex. : 6SM57S)

Et le frein si il est utilisé

## 4 - Capteurs de sécurité fin de course [Page 3.1a]

But : Afin d'indiquer au système l'utilisation ou non de capteurs de sécurité

Cliquer sur la touche *E/S TOR* [menu principal]

Paramétrer PSTOP et NSTOP

Toute modification doit être validée en cliquant sur *Appliquer* avant de sortir de chaque fenêtre.



# Les étapes de la mise en route (suite)

## 5 - Paramétrage de l'application [Page 4.2]

Cliquer sur la touche *Position* [menu principal]

Puis sur la touche *Données de pos.* [menu position]

Type d'axe :	Linéaire
V.max (µm/s):	Vitesse linéaire maxi (Voir la documentation ou en fonction de l'application)
T Acc/Déc mini (ms) :	Temps d'accélération/décélération mini, à calculer en fonction de l'application (Ex OSP-E courroie : 10 m/s <sup>2</sup> )
En position (µm):	Fenêtre de déclenchement de la sortie " En position "
Résolution :	Avance par tour (Voir documentation)
Ex. : OSP-E 32 à vis <u>10000 µm</u>	(10mm/tour)

Attention : V.max et la résolution sont dépendants d'un éventuel réducteur

## Apprentissage de la prise d'origine [Page 4.1]

Cliquer sur touche *Prise d'origine* [menu Position]

Type de mise en référence En principe 3

Direction Sens de rotation moteur

Vitesse + accélération + décélération

## Apprentissage des positions [Page 4.3]

Sélectionner la position souhaitée

Unités :	SI (Valeur micro-métrique)
Type :	ABS (Point absolu) REL (Point relatif)
X_Réf.:	Distance à parcourir
Type v_Réf.	Digital (Vitesse paramétrable) Analog (Vitesse variable sur consigne analogique SW1)
v.Réf.	Vitesse nominale (µm/s)
Acc/Déc	Temps d'accélération/décélération (ms ou mm/s <sup>2</sup> )
Mouvement suivant	N. de point suivant lors d'une séquence de points

## 6 - Mémorisation dans l'EEPROM

But : Afin de restaurer les paramètres lors de la mise sous tension

Cliquer sur la touche *Save* [menu principal]

Nota : Cette opération doit être réalisée fréquemment pendant la phase de mise au point, afin d'éviter la perte des paramètres lors d'une coupure d'alimentation.



# 1. Menu principal



Pour sauvegarder le programme sur disque  
Voir page 5

Pour visualiser les défauts et l'état du variateur

Pour sauvegarder les données dans l'Eeprom

Mode opératoire: sélectionner **8**

Pour régler la tension d'alimentation du contrôleur

Pour sélectionner le moteur utilisé voir page 2

Pour configurer les entrées/sorties voir page 3.1

Pour le paramétrage de l'initialisation, et des points voir pages 4.1 à 4.3

Validation du contrôleur

Dévalidation du contrôleur

**Variateur 0 "DRIVE0"**

ES14/8

MONITOR

SAVE

STOP

E<sup>2</sup> CLEAR

Réglages de base

OPMODE

8: Tâches mvt. Int. (MT)

Couple 2,3

Position 4,5,8

Vitesse 0,1

E/S Analog.

E/S TOR

ROD/SSI/Enc

ROD

Courant

Retour de position

Resolver

Moteur NN

Configuration Variateur

Déf./Warn.

Axe Dévalidé

SW  Déval.  Validé

Quitter

## 2. Sélection du moteur

Accès: Touche *Moteur* à partir du menu principal

Moteur 0 "DRIVE0"

$I_o$  1.5 A Nb. de pôles 6

$I_o$  max 3 A L 0 mH

Vitesse max. (n max) 5000 tr/min

Numéro - Référence 5 - 6SM37M6000-R

Frein de parking Sans

Correction à partir de (tr/min) 2400

Importer des données OK Annuler Appliquer

Avance du courant [ $^{\circ}$  élect.]

Valeur finale Phi [ $^{\circ}$  élect.]

Avec = avec frein sur le moteur  
Sans = sans frein

Choisir la référence du moteur dans le menu déroulant  
(voir étiquette signalétique sur le moteur, Ex.: 6SM57S)

Toute modification doit être validée en  
cliquant sur **Appliquer** avant de sortir de  
chaque fenêtre



# 3.1a Configuration des entrées/sorties paramétrables



Accès: Touche *E/S TOR* à partir du menu principal

Avec carte I/O 180 positions



On peut configurer les entrées/sorties, grâce aux menus déroulants:  
Cliquer sur la flèche de chaque entrée/sortie pour visualiser toutes les possibilités.

On peut configurer les sorties en choisissant la fonction souhaitée

En choisissant **2:PSTOP** et **3:NSTOP** on configure les entrées pour la gestion des capteurs de sécurité de fin de course

Toute modification doit être validée en cliquant sur **Appliquer** avant de sortir de chaque fenêtre



# 3.1b Configuration des entrées/sorties paramétrables



Accès: Touche *E/S TOR* à partir du menu principal

Sans carte additionnelle  
(3 positions + initialisation)

On peut configurer les entrées/sorties, grâce aux menus déroulants:  
Cliquer sur la flèche de chaque entrée/sortie pour visualiser toutes les possibilités.

On peut configurer les sorties en choisissant la fonction souhaitée  
Ex.: Sortie *En Position*

Exemple: **12: Référence** pour configurer la position du capteur d'initialisation  
**17:Start\_MT IO** pour l'autorisation de démarrage (START)  
**9: MT\_No\_Bit** pour définir le Bit de poids faible puis de poids fort

**ATTENTION: Dans ce cas la gestion des capteurs de sécurité n'est pas possible par le contrôleur**

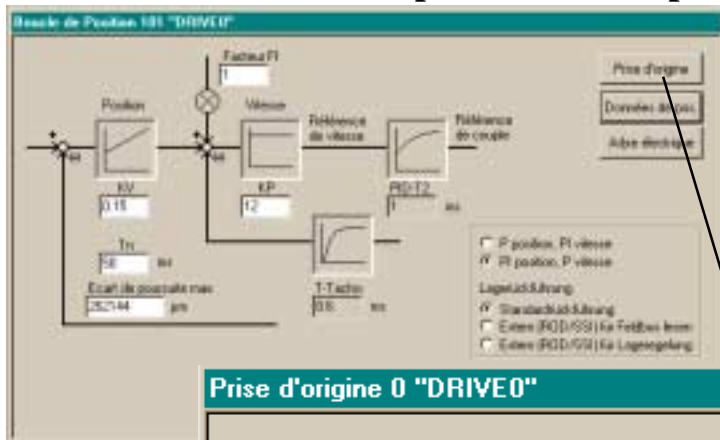
Toute modification doit être validée en cliquant sur **Appliquer** avant de sortir de chaque fenêtre



# 4.1 Paramétrage de l'initialisation (menu *Prise d'origine*)



Accès: Touche *Position* à partir du menu principal



Type de prise d'origine  
Ex.: 3: Prise d'origine sur capteur

Direction de recherche du capteur d'initialisation

**Prise d'origine 0 "DRIVE0"**

Prise d'origine

Démarrer  Arrêt

3 Capteur d'origine sans Top zéro

v 10000  $\mu\text{m/s}$

Sens de déplacement: Négatif

Rampe acc. 100 ms

Rampe déc. 10 ms

Offset 0  $\mu\text{m}$

Mode manuel

F4 100  $\mu\text{m/s}$

OK Annuler Appliquer

Lancer et stopper la prise d'origine

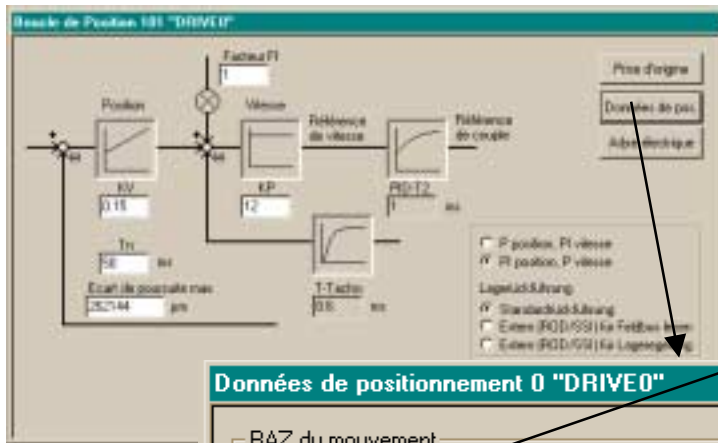
Vitesse de prise d'origine:  
Ex.: 10000  $\mu\text{m/s}$  maxi.

Toute modification doit être validée en cliquant sur **Appliquer** avant de sortir de chaque fenêtre



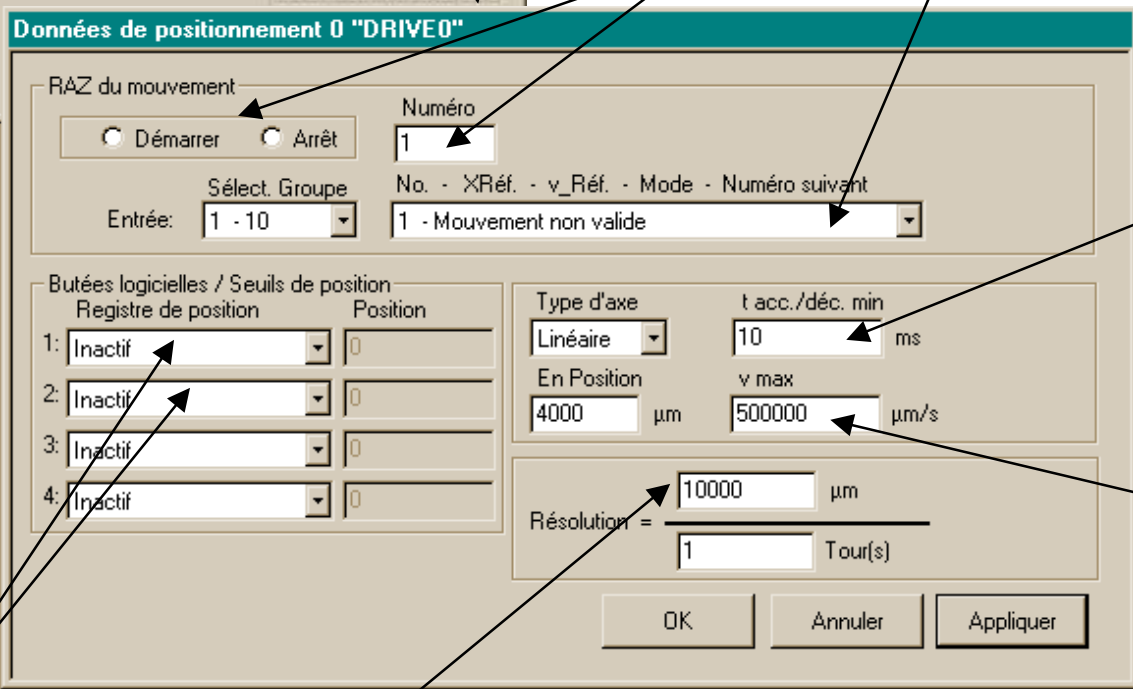
# 4.2 Programmation des points (menu *Données de pos.*)

Accès: Touche *Position* à partir du menu principal



Choix du point que l'on souhaite programmer. Penser à choisir le bon groupe de points à gauche (groupes de 10)

Lancer et stopper une position



Temps d'accélération minimum : Ex.: 10 ms  
A régler en fonction de l'application et de l'axe utilisé

Vitesse maxi admissible

Réglage des sécurités programmées (option)

On entre l'avance par tour de l'axe (Voir catalogue)  
Ex. 10000 µm/tour pour OSP-E32 à vis au pas de 10 mm

Toute modification doit être validée en cliquant sur **Appliquer** avant de sortir de chaque fenêtre



# 4.3 Paramétrage d'un point



Numéro du point que l'on est en train de programmer

On peut choisir les temps d'accélération et de décélération

Ce menu sert à lier les points entre eux

Unité: SI ( $\mu\text{m}$ )

Type de point: **ABSolu** ou **RELatif**

Distance à parcourir exprimé en  $\mu\text{m}$

Information de vitesse: **Analogique** ou **Digital** (Par défaut)

Entrer ici la vitesse de déplacement en  $\mu\text{m/s}$   
Si Type v\_réf. **Digital**

Toute modification doit être validée en cliquant sur **Appliquer** avant de sortir de chaque fenêtre



# 5. Pour sauvegarder le programme et les paramètres

