LISTA PARAMETRI e DESCRIZIONE

In questo paragrafo viene fornita una descrizione dei parametri implementati nel drive DB1, il loro significato e la gamma dei valori che possono assumere.
Tali parametri sono divisi in diverse pagine: *User Parameters*, *Advanced Parameters*, *Manager Register*.
Nel caso in cui si abbia un azionamento in configurazione CANOpen si hanno altre due pagine: *Can Parameters*, *Position Parameters*.

User Parameters

Pagina dei parametri utente, modificabili per personalizzare l'azionamento da parte dell'utilizzatore.

Titolo	**SPEED LOOP: Guadagno proporzionale anello di velocità**
Parametro	**GPS**
Descrizione	Imposta il guadagno proporzionale per l'anello di velocità. Il valore è funzione dipendente dell'inerzia del carico applicato. Per ottenere un perfetto controllo della velocità del motore occorre modificarne il valore.
Valore Min	0
Valore Max	255
Default	40

Titolo	**SPEED LOOP: Guadagno integrale anello di velocità**
Parametro	**GIS**
Descrizione	Questo parametro imposta il guadagno integrale per l'anello di velocità.
Valore Min	0
Valore Max	255
Default	128

Titolo	**Offset sul set-point di velocità**
Parametro	**Offset**
Descrizione	Parametro che regola l'offset sul set-point di velocità. Con valore 128 non c'è compensazione di offset.
Valore Min	0
Valore Max	255
Default	128

Titolo	**Adjust Speed**
Parametro	**adj Speed**
Descrizione	Parametro che regola la massima velocità di ±12,5%
Valore Min	0
Valore Max	255
Default	128

Titolo	**Velocità nominale del motore**
Parametro	**Speed Nom**
Descrizione	Il parametro regola la velocità nominale del motore.
Valore Min	0
Valore Max	255
Default	255
Note	Parametro che regola la velocità nominale del motore dal 100% allo 0%. Con SPEEDn =255 la velocità nominale è quella standard indicata in tabella riferita al set_point di 10V.

Titolo	**Filtro sul set point in ingresso**
Parametro	**Ft speed**
Descrizione	Parametro per l'impostazione di un filtro sul set point in ingresso.
Valore Min	0
Valore Max	255
Default	128
Note	Il valore rappresenta la frequenza del filtro passa basso, es.: con Speed Filter =255 , la freq. di taglio è di 400Hz.

Titolo	**Rampa massima di accelerazione**
Parametro	**Acc. Ramp.**
Descrizione	Parametro per l'impostazione di una Rampa massima di accelerazione applicata ad un gradino del riferimento di velocità.
Valore Min	50 ms
Valore Max	5000 ms
Default	0
Note	Con Rampa=0, non c'è nessuna rampa, con 5000 la rampa da zero alla massima velocità avviene in 5 sec.

Titolo	**Rampa massima di decelerazione**
Parametro	**Dec. Ramp.**
Descrizione	Parametro per l'impostazione di una Rampa massima di decelerazione applicata ad un gradino del riferimento di velocità.
Valore Min	50 ms
Valore Max	5000 ms
Default	0
Note	Con Rampa=0, non c'è nessuna rampa, con 5000 la rampa dalla massima velocità a zero avviene in 5 sec.

Titolo	**Rampa massima di emergenza**
Parametro	**Em. Ramp.**
Descrizione	Parametro per l'impostazione di una Rampa massima di emergenza applicata ad un gradino del riferimento di velocità.
Valore Min	50 ms
Valore Max	5000 ms
Default	0
Note	Con Rampa=0, non c'è nessuna rampa, con 5000 la rampa dalla massima velocità a zero avviene in 5 sec.

Titolo	**Regolazione Coppia in servizio continuo (Tsc)**
Parametro	**Tsc**
Descrizione	Il parametro regola la coppia in servizio continuo erogabile dal motore.
Valore Min	0
Valore Max	255
Default	255
Note	Con Tsc=255 la coppia a servizio continuo è quella standard che il motore può fornire con $\Delta\theta avv=65°$. Con Tsc<255 si diminuisce la coppia in servizio continuo, questo nel caso in cui occorre declassare il motore per l'uso in ambienti caldi o in condizioni in cui lo smaltimento del calore prodotto dal motore è difficoltoso.

Titolo	**Regolazione Coppia di Picco (Tp)**
Parametro	**Tp**
Descrizione	Il parametro regola la coppia di picco erogabile dal motore.
Valore Min	0
Valore Max	255
Default	255
Note	Con Tp=255 la coppia di picco è quella standard indicata in tabella.

Titolo	**Funzione per la regolazione del fattore di declassamento**
Parametro	**I2t**
Descrizione	Parametro che regola il fattore di declassamento. La funzione I²T permette di fornire al motore un incremento della corrente nominale per un tempo limitato in funzione del tipo di motore.
Valore Min	50 ms
Valore Max	12750 ms
Default	5000 ms
Note	Il valore impostato rappresenta il tempo in ms per il quale è possibile fornire la coppia di picco prima che venga declassata a quella nominale per salvaguardare il motore.

Titolo	**Tipo di riferimento**
Parametro	**Set point**
Descrizione	Il parametro individua il tipo di riferimento utilizzato.
Valore Min	0
Valore Max	3
Default	0
Note	

Set point = 0:	Riferimento di velocità di tipo analogico Differenziale range [-10V,10V]
Set point = 1:	Riservato
Set point = 2:	Riservato
Set point = 3:	Riferimento di velocità da registri
Set point = 4:	Riferimento di velocità di tipo analogico differenziale range [0V,10V]

Titolo	**Direzione rotazione motore**
Parametro	**Direction**
Descrizione	Il parametro individua il senso di rotazione del motore.
Valore Min	0
Valore Max	1
Default	0
Note	L'impostazione di default è in CW direction=0, rotazione oraria del motore con segnale di riferimento positivo.

Advanced Parameters

Parametri avanzati, impostati in fabbrica in base al motore, sensore di posizione e controllo utilizzati . È sconsigliata la modificazione di tali parametri da parte dell'utente.

Titolo	**Selezione Motore**
Parametro	**MOTOR**
Descrizione	Parametro che seleziona il motore che il drive deve pilotare, fare riferimento alle tabelle di seguito riportate.
Valore Min	0
Valore Max	20
Default	Valore impostato in fabbrica dipendente dall'accoppiamento drive-motore.

Titolo	**Anello di controllo del motore**
Parametro	**Control**
Descrizione	Con questo parametro si seleziona il tipo di anello di controllo del motore.
Valore Min	0
Valore Max	1
Default	0 (controllo di velocità)
Note	L'impostazione di default è in Control =0, controllo di velocità. Control = 0: Anello di velocità Control = 1: Anello di corrente

---

Titolo	**Numero del nodo rete CANopen**
Parametro	**Node_Id**
Descrizione	Il parametro permette di selezionare il numero del nodo rete CANopen.
Valore Min	1
Valore Max	127
Default	127
Note	Definisce il codice Id del drive connesso a una rete CAN. (Il codice 0 è riservato al Master).

Titolo	**Tipo di sensore di posizione utilizzato**
Parametro	**Feedback**
Descrizione	Con questo parametro si seleziona il tipo di sensore di posizione.
Valore Min	0
Valore Max	1
Default	1
Note	Feedback = 0: Encoder Tamagawa Less Wiring Feedback = 1: Encoder Tamagawa Standard

Titolo	**Numero Impulsi Encoder**
Parametro	**Encoder Resolution**
Descrizione	Con questo parametro si seleziona la risoluzione dell'encoder .
Valore Min	0
Valore Max	1
Default	0
Note	Encoder Resolution = 0: 1024 impulsi Encoder Resolution = 1: 2048 impulsi

Titolo	**Divisore Encoder Emulato**
Parametro	**Encoder Emulato**
Descrizione	Con questo parametro si seleziona l'entità della divisione dell'encoder.
Valore Min	0
Valore Max	4
Default	0
Note	Encoder Emulato = 0: nessuna divisione Encoder Emulato = 1: divisione per 2 Encoder Emulato = 2: divisione per 4 Encoder Emulato = 3: divisione per 8 Encoder Emulato = 4: divisione per 16

Manager Registers

Pagina di gestione dei registri.

Titolo	**Registro**
Parametro	**Register$_x$**
Descrizione	Elenco dei registri utilizzabili per impostare riferimenti di velocità selezionabili tramite ingressi digitali.
Valore Min	0
Valore Max	6000
Default	0
Note	Rappresenta il valore di velocità di riferimento in rpm