

# Parametrierung

Diese Seite beschreibt, wie der Epulse50-Servoantrieb **parametriert** wird. Der Antrieb wird mit der PC-Software konfiguriert, die die Motorparameter, die Regelschleife und das Anwendungsverhalten festlegt.

Um den integrierten Motorantrieb zu konfigurieren, verwenden Sie bitte die PC-Software Motolab Starter:

[https://www.nilab.at/download/motolab\\_starter\\_ver0-0-1-0/?wpdmdl=6631&refresh=635638e9ee1601666595049](https://www.nilab.at/download/motolab_starter_ver0-0-1-0/?wpdmdl=6631&refresh=635638e9ee1601666595049)

**MOTOLAB STARTER - CONFIGURATION TOOL - V0.1.0.0**

COM: COM1 | DISCONNECT FROM MOTOR | DOWNLOAD | UPLOAD | STORE | OPMODE: Digital Speed / Motion controller Positioning | FW: 12822

Progress Bar: 0%

**DRIVE STATUS** COM Link: READY

**ON** **OFF**

**FAULT RESET**

**AUTOMATIC HOMING**

**MANUAL HOMING**

**I/O Status**

Digital Input 1: ☐

Digital Input 2: ☐

Digital Output 1: ☐

Digital Output 2: ☐

**Actuator Status**

Motor Speed: -1 RPM

Linear Speed: -0,1 mm/sec

Motor Current: 0,0 A

Current Position: 1,897 mm

**Motion Table**

| Index | Motion type | Position   | A          | B        | C      | Waiting  | Trigger mode |               |
|-------|-------------|------------|------------|----------|--------|----------|--------------|---------------|
| 793   | 0           | Polynomial | 110,000 mm | 800 msec | 0 msec | 300 msec | 10 msec      | DIG IN Rising |
| 804   | 1           | Polynomial | 190,000 mm | 800 msec | 0 msec | 300 msec | 10 msec      | Auto          |
| 815   | 2           | None       | 0,000 mm   | 0 msec   | 0 msec | 0 msec   | 0 msec       | Auto          |
| 826   | 3           | None       | 0,000 mm   | 0 msec   | 0 msec | 0 msec   | 0 msec       | Auto          |
| 837   | 4           | None       | 0,000 mm   | 0 msec   | 0 msec | 0 msec   | 0 msec       | Auto          |
| 848   | 5           | None       | 0,000 mm   | 0 msec   | 0 msec | 0 msec   | 0 msec       | Auto          |
| 859   | 6           | None       | 0,000 mm   | 0 msec   | 0 msec | 0 msec   | 0 msec       | Auto          |
| 870   | 7           | None       | 0,000 mm   | 0 msec   | 0 msec | 0 msec   | 0 msec       | Auto          |
| 881   | 8           | None       | 0,000 mm   | 0 msec   | 0 msec | 0 msec   | 0 msec       | Auto          |
| 892   | 9           | None       | 0,000 mm   | 0 msec   | 0 msec | 0 msec   | 0 msec       | Auto          |

Table Mode: 1 Maps - 10 positions per map

**Motion control**

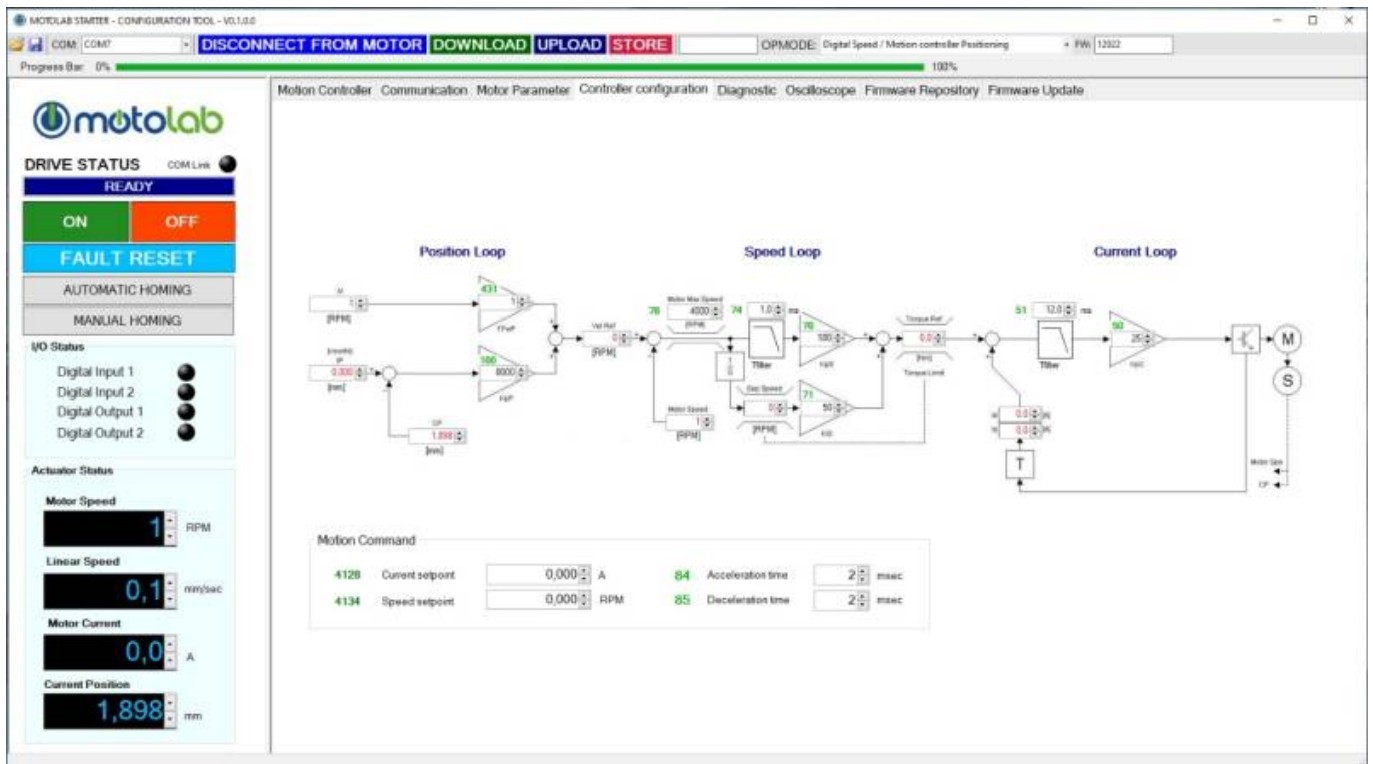
**START MOTION** 4149

**STOP MOTION** 0

**Digital Outputs Setup**

Digital Output 1 Setup: Brake Control

Digital Output 2 Setup: In Position (active low)



## Konfigurationsschritte

- Verbinden Sie den Antrieb mit dem PC über das USB-Programmierskabel.
- Starten Sie Motolab Starter und wählen Sie den Antrieb und den angeschlossenen Motor aus.
- Stellen Sie die Motorparameter ein (Feedback-Typ, Polzahl, Stromgrenzen) gemäß dem Datenblatt.
- Konfigurieren Sie die Regelschleife, das Bewegungsprofil und die Feldbuseinstellungen.
- Speichern Sie die Konfiguration am Antrieb und verifizieren Sie den Motorbetrieb.

From:  
<https://dokuwiki.nilab.at/> - **NiLAB GmbH**  
**Knowledgebase**

Permanent link:  
[https://dokuwiki.nilab.at/doku.php?id=de:epulse50\\_dc\\_servodrive:parametrization](https://dokuwiki.nilab.at/doku.php?id=de:epulse50_dc_servodrive:parametrization)

Last update: **2026/09/11 14:59**

