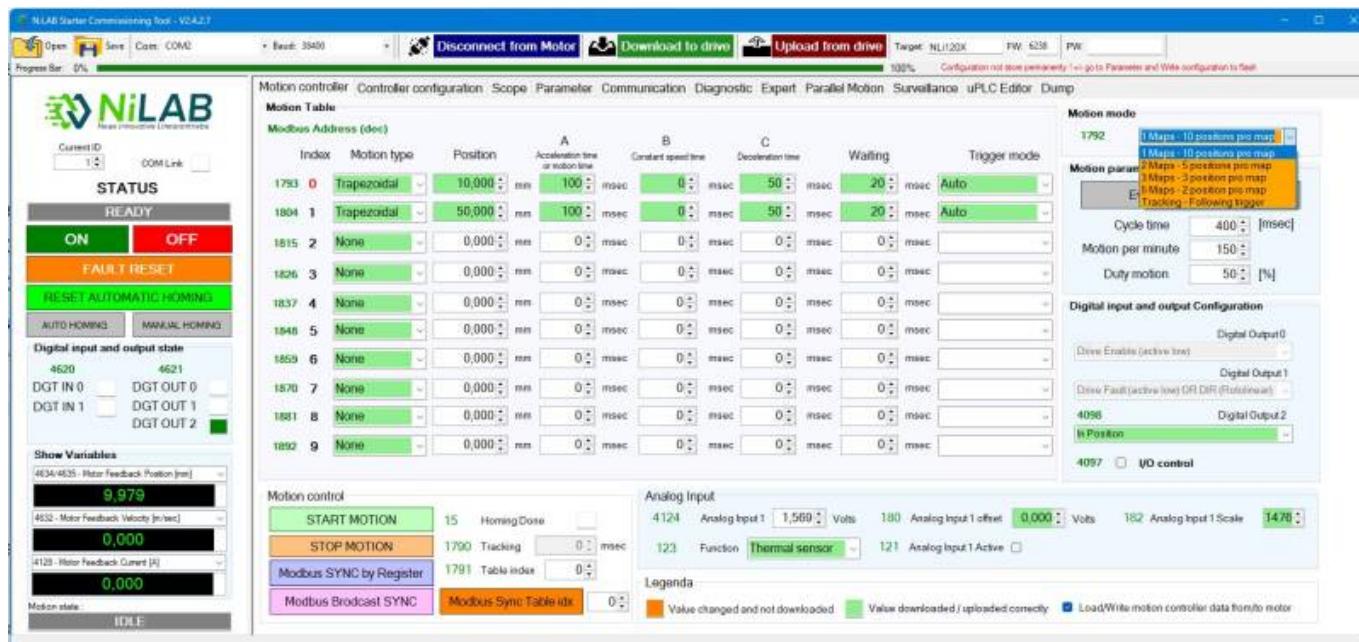


Modalità di movimento

5 diverse modalità di movimento sono configurabili nella finestra motion controller. L'ultima opzione TRacking - Following trigger è documentata

qui: https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=nilab_starter:tracking_time



L'Ingresso digitale 1 è usato per selezionare l'indice della tabella quando il motore è disabilitato (Ingresso digitale 0 basso). Dentro la tabella la sequenza è un loop chiuso tra la prima e l'ultima riga della tabella. Nell'esempio sotto, abbiamo due modalità tabella. La prima tabella è eseguita dalla riga 0 a 4 in un loop chiuso e la seconda tabella è eseguita dalla riga 5 a 9. Per passare tra le due tabelle, l'ingresso 0 deve essere basso e l'ingresso 1 deve rilevare un fronte di salita.

Table 1

Table 2

MODBUS ADDRESS	Index	Motion type	Position [mm]	Acceleration time [msec]	Constant speed time [msec]	Deceleration time [msec]	Waiting time [msec]	Trigger mode
1793	0	Triangular	5,000	100	0	100	300	Auto
1804	1	Triangular	50,000	100	0	100	300	Auto
1815	2	None	0,000	0	0	0	0	Auto
1826	3	None	0,000	0	0	0	0	Auto
1837	4	None	0,000	0	0	0	0	Auto
1848	5	None	0,000	0	0	0	0	Auto
1859	6	None	0,000	0	0	0	0	Auto
1870	7	None	0,000	0	0	0	0	Auto
1881	8	None	0,000	0	0	0	0	Auto
1892	9	None	0,000	0	0	0	0	Auto

Abbiamo 4 combinazioni possibili:

- Default con 1 Map e 10 posizioni/map
- 2 Maps con 5 posizioni/map
- 3 Maps con 3 posizioni/map

Motion Table								
MODBUS ADDRESS	Index	Motion type	Position [mm]	Acceleration time [msec]	Force [N] or Constant speed time [msec]	Deceleration time [msec]	Waiting time [msec]	Trigger mode
1793	0	Triangular	5,000	100	0	100	300	Auto
1804	1	Triangular	50,000	100	0	100	300	Auto
1815	2	None	0,000	0	0	0	0	Auto
1826	3	None	0,000	0	0	0	0	Auto
1837	4	None	0,000	0	0	0	0	Auto
1848	5	None	0,000	0	0	0	0	Auto
1859	6	None	0,000	0	0	0	0	Auto
1870	7	None	0,000	0	0	0	0	Auto
1881	8	None	0,000	0	0	0	0	Auto
1892	9	None	0,000	0	0	0	0	Auto

d. 5 Maps con 2 posizioni/map

Motion Table								
MODBUS ADDRESS	Index	Motion type	Position [mm]	Acceleration time [msec]	Force [N] or Constant speed time [msec]	Deceleration time [msec]	Waiting time [msec]	Trigger mode
1793	0	Triangular	5,000	100	0	100	300	Auto
1804	1	Triangular	50,000	100	0	100	300	Auto
1815	2	None	0,000	0	0	0	0	Auto
1826	3	None	0,000	0	0	0	0	Auto
1837	4	None	0,000	0	0	0	0	Auto
1848	5	None	0,000	0	0	0	0	Auto
1859	6	None	0,000	0	0	0	0	Auto
1870	7	None	0,000	0	0	0	0	Auto
1881	8	None	0,000	0	0	0	0	Auto
1892	9	None	0,000	0	0	0	0	Auto

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

Permanent link:
https://dokuwiki.nilab.at/doku.php?id=it:nilab_starter:motion_modes

Last update: 2026/09/12 00:06

