

Número	ITE0310004
Título	Autoajuste o Autotuning
Versión	1.0

0. Sobre Este Documento

Este documento tiene como único objetivo el facilitar la ejecución de las funciones más comunes. En ningún caso, este documento tiene carácter oficial ni se podrá responsabilizar a Panasonic por las erratas o información errónea contenida en el mismo. Panasonic declina toda responsabilidad por el uso de este documento.

1. Configuración

El software permite la adecuación del servomotor a las condiciones mecánicas de trabajo mediante la realización de un auto-ajuste o auto-tuning. Para su realización, a través de la pestaña Tuning, se ha de realizar un patrón de movimiento que le permita conocer la rigidez mecánica asociada. Dicho auto-ajuste se realizará en máquina, con la mecánica y el servo conectados, y a ser posible con las cargas y movimientos reales.

Para la realización de dicho patrón de movimiento no es necesario el uso del PLC. Mediante la pestaña "TrialRun" podemos "programar" un movimiento repetitivo y constante que permita el ajuste de los parámetros necesarios en el driver. Si desea realizar un control basado en el PLC, véase la documentación relativa al mismo.

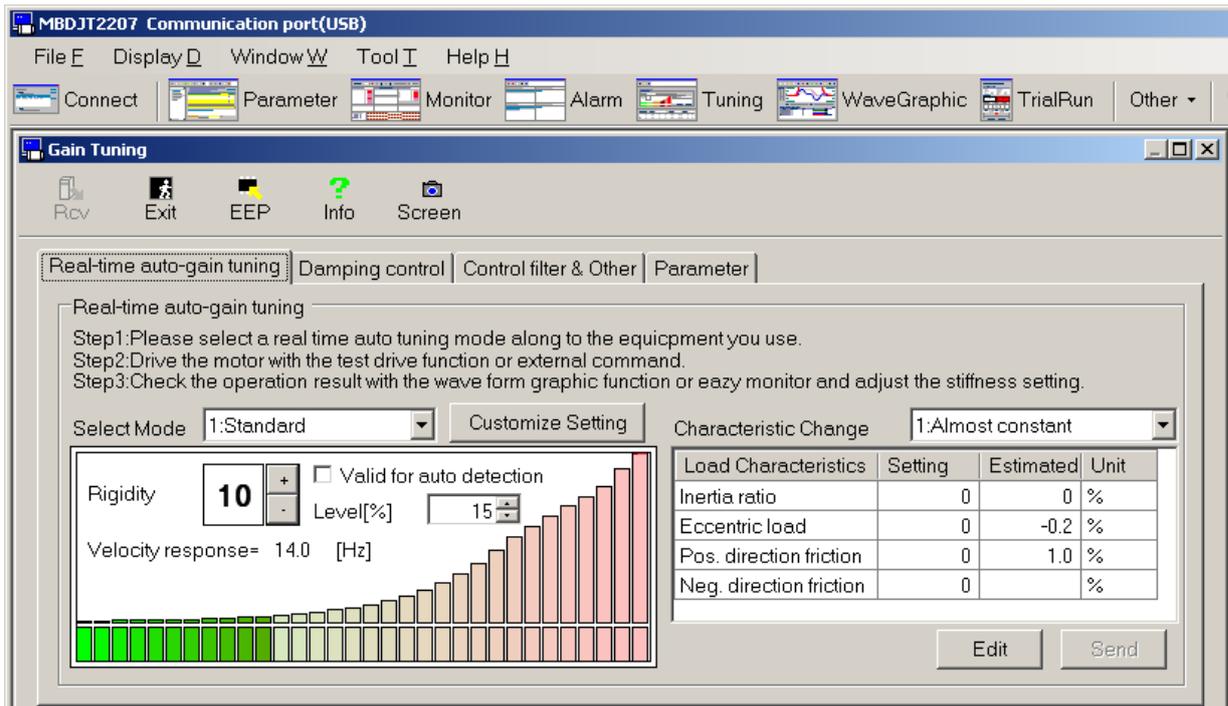
AUTO-Tuning:

Una vez que el motor está realizando el movimiento real deseado y dejando la pantalla de TrialRun activa, seleccionar la pestaña "Tuning". Bastará con marcar la pestaña "Valid for auto detection" para que el driver automáticamente realice el autoajuste de los valores asociados a la rigidez mecánica del sistema real.

El procedimiento a seguir es es siguiente:

- 1.- Marcar la casilla "Valid for auto detection"
- 2.- Incrementar el valor de la rigidez mecánica "Rigidity" de uno en uno y tras la realización de un patrón de movimiento.
- 3.- El software detectará el valor correcto y bajará automáticamente el valor seleccionado por el usuario a una rigidez correcta.

- 4.- Desmarcar la casilla “Valid for auto detection” y seleccionar “Invalid”.
- 5.- Descargar los cambios al driver. Para ello, guardar los parámetros en EEPROM, mediante la pulsación del icono correspondiente EEP.
- 6.- Aparecerá un cuadro de diálogo informándonos del valor asociado al momento de inercia y otros parámetros calculados. Confirmar.
- 7.- Apagar y encender el sistema.



El sistema se encuentra preparado para realizar los patrones de movimiento necesarios.

Ayúdenos a Mejorar

Si lo desea puede ponerse en contacto con nosotros en la siguiente dirección de correo:

soporte.tecnico@eu.panasonic.com

Si desea realizar cualquier consulta sobre este informe que no le haya quedado claro, indicar una errata, corregir la información o simplemente evaluar la utilidad de este informe, le rogamos que incluya en el asunto del mail el número del mismo.

Así mismo, estaremos encantados de atender sus solicitudes sobre futuros informes o acciones que considere que Panasonic debería realizar por lo que le ruego utilice este mail como buzón de sugerencias.