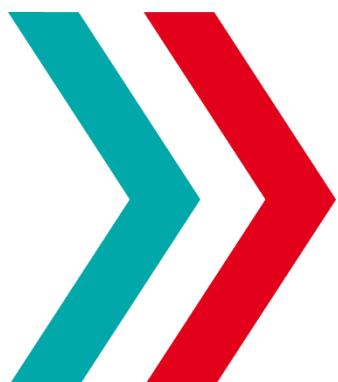


TECHNISCHE KURZANLEITUNG

Parametrierung &
Drehrichtungsänderung (Smartmotor)



1

Beschreibung

Die technische Kurzanleitung erläutert das schrittweise Vorgehen zur Parametrierung und Änderung der Drehrichtung der Smartmotoren.

1. Schritt

Verbindung herstellen

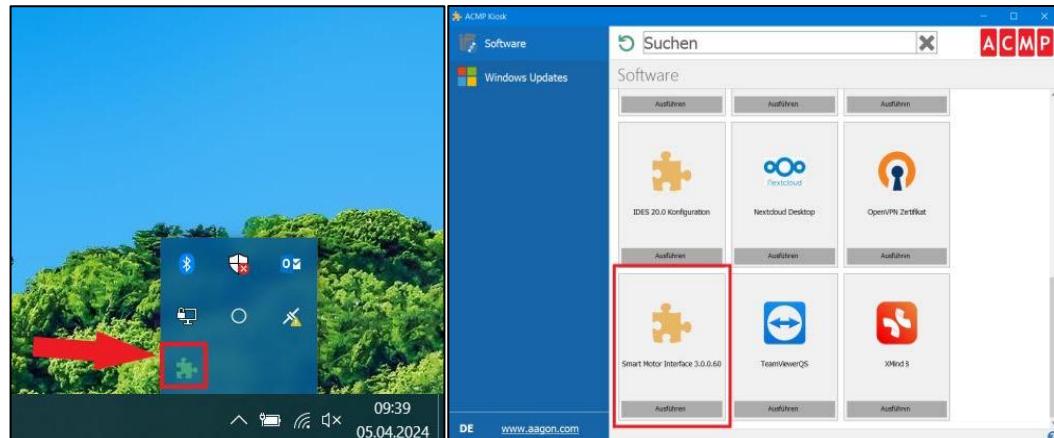
Motorseitig	Ader	Schnittstellenbox RS232
Rot	1	(B) GND
Violett	2	TxD
Schwarz	3	RxD



2. Schritt

Download der Software

Das AMCP Kiosk öffnen und das Programm „Smart Motor



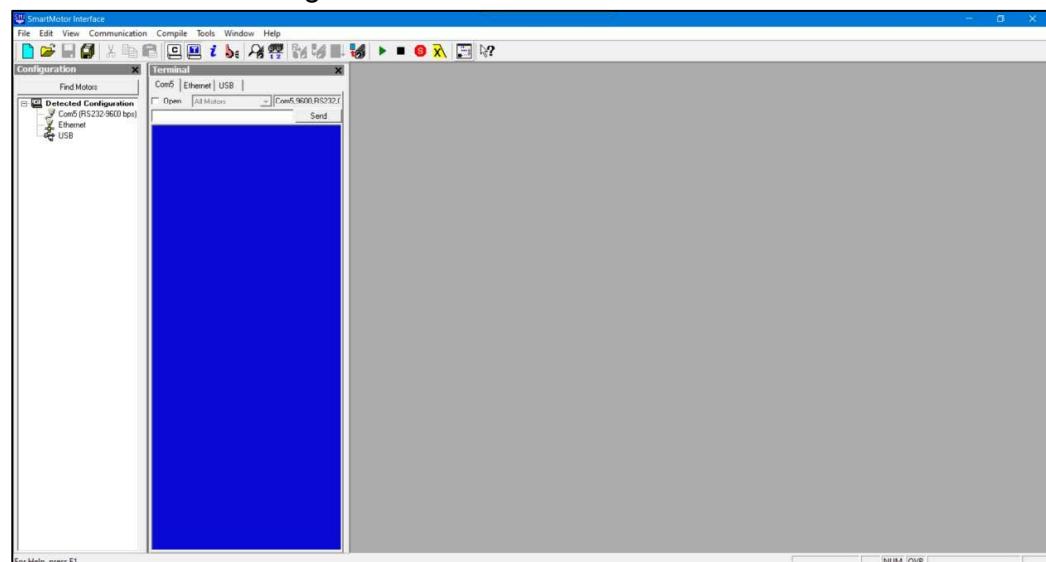
Interface“ herunterladen

→ Nach der Installation das Programm „SmartMotor Interface“ öffnen

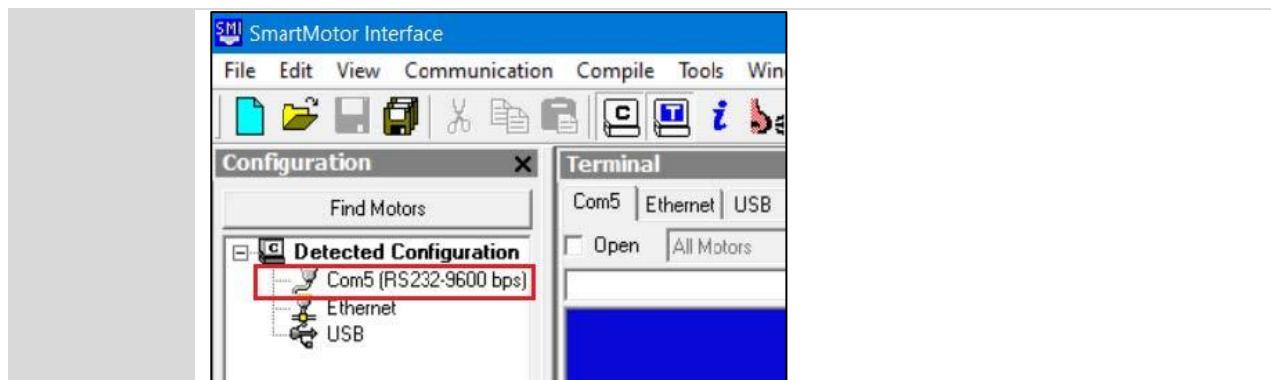


3. Schritt Programm nutzen

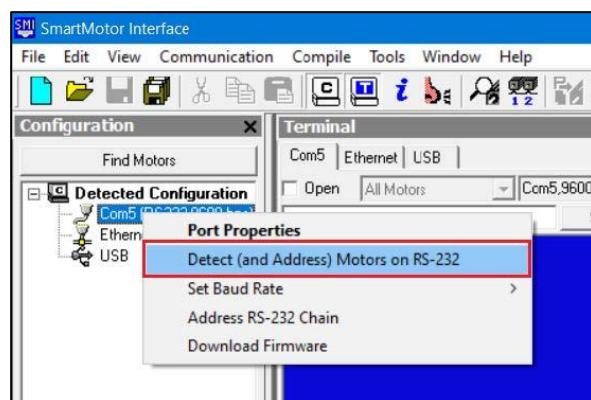
3.1 Übersicht des Programms nach dem Start



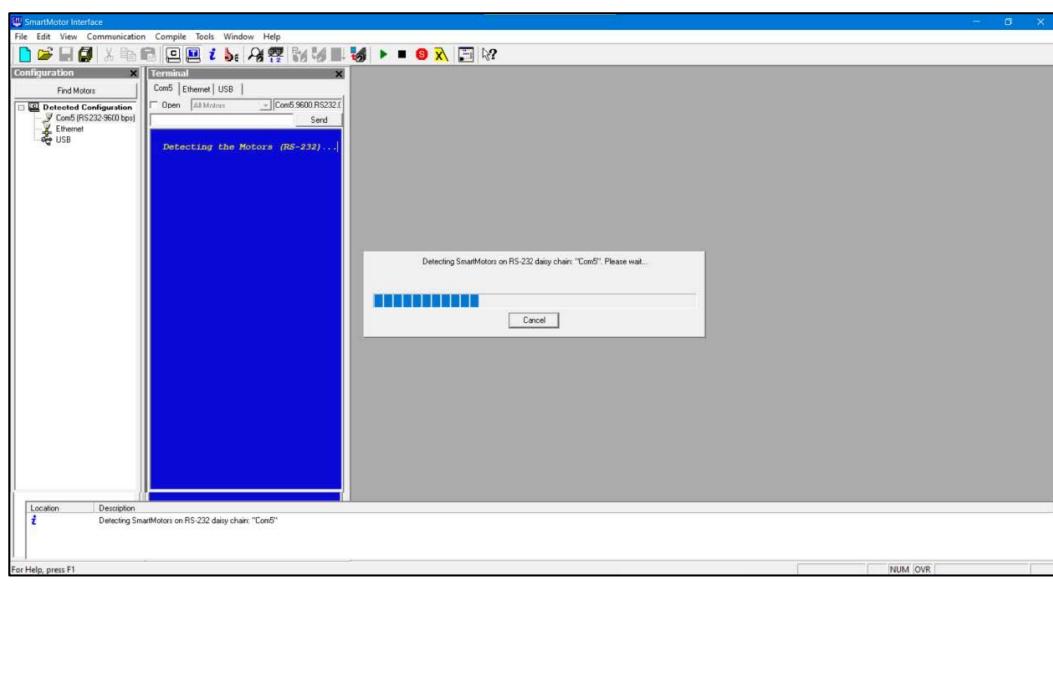
3.2 WICHTIG: der COM-Port muss konfiguriert sein. Dann ist dieser links in der Liste sichtbar.

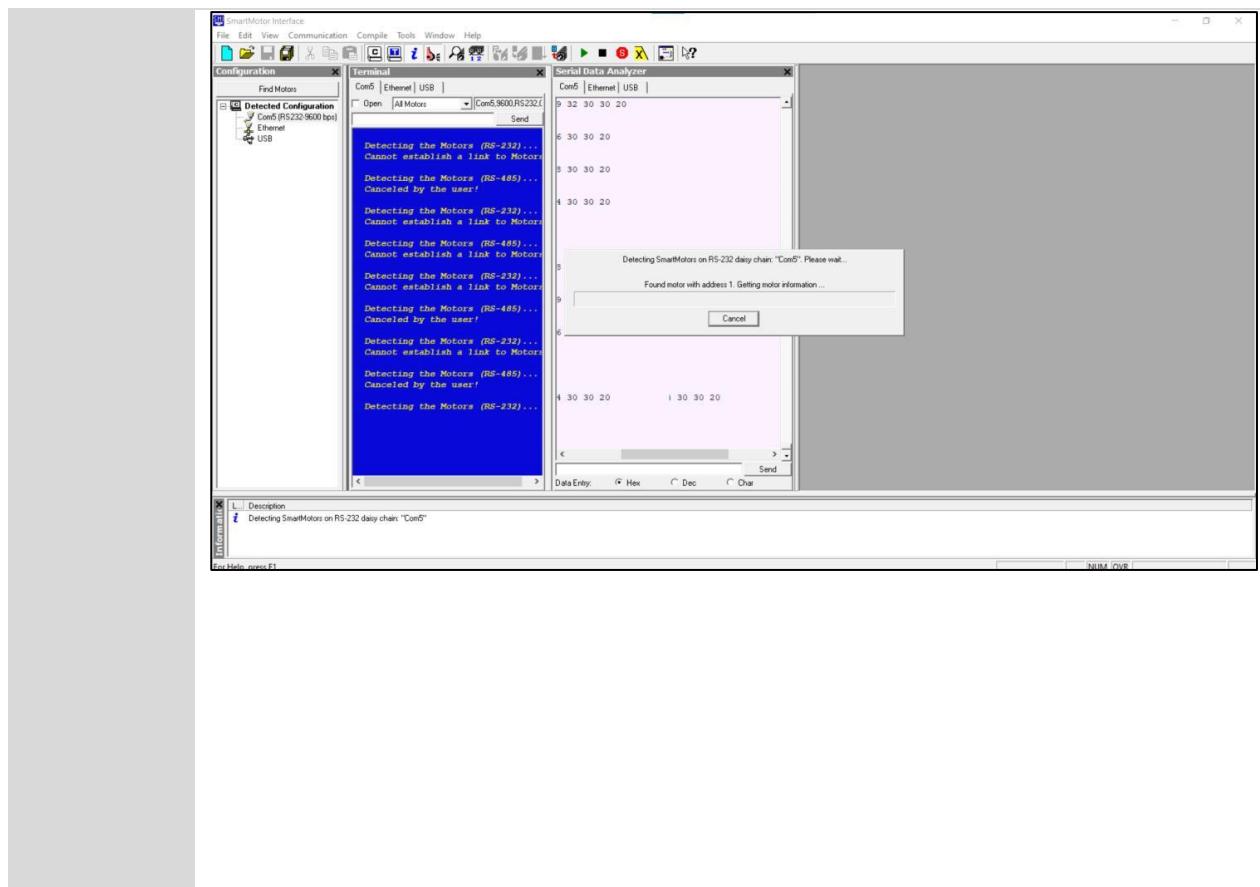


3.3 Rechte Maustaste und „Detect (and Address) Motors on RS-232“ anklicken



3.4 Motoren werden gesucht

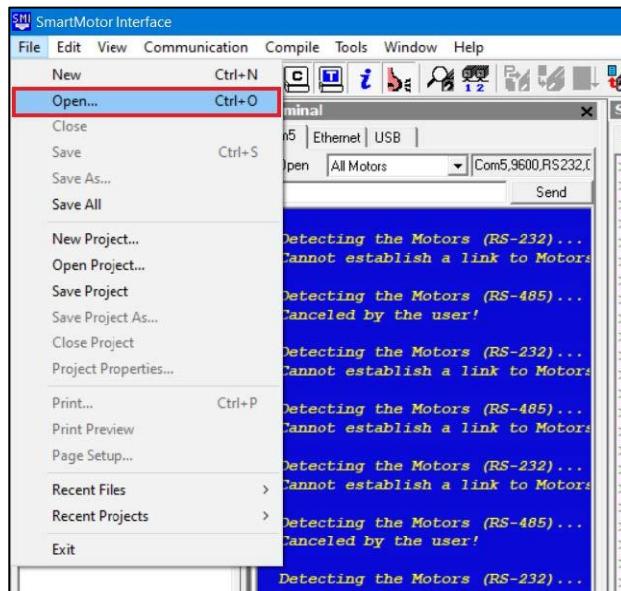


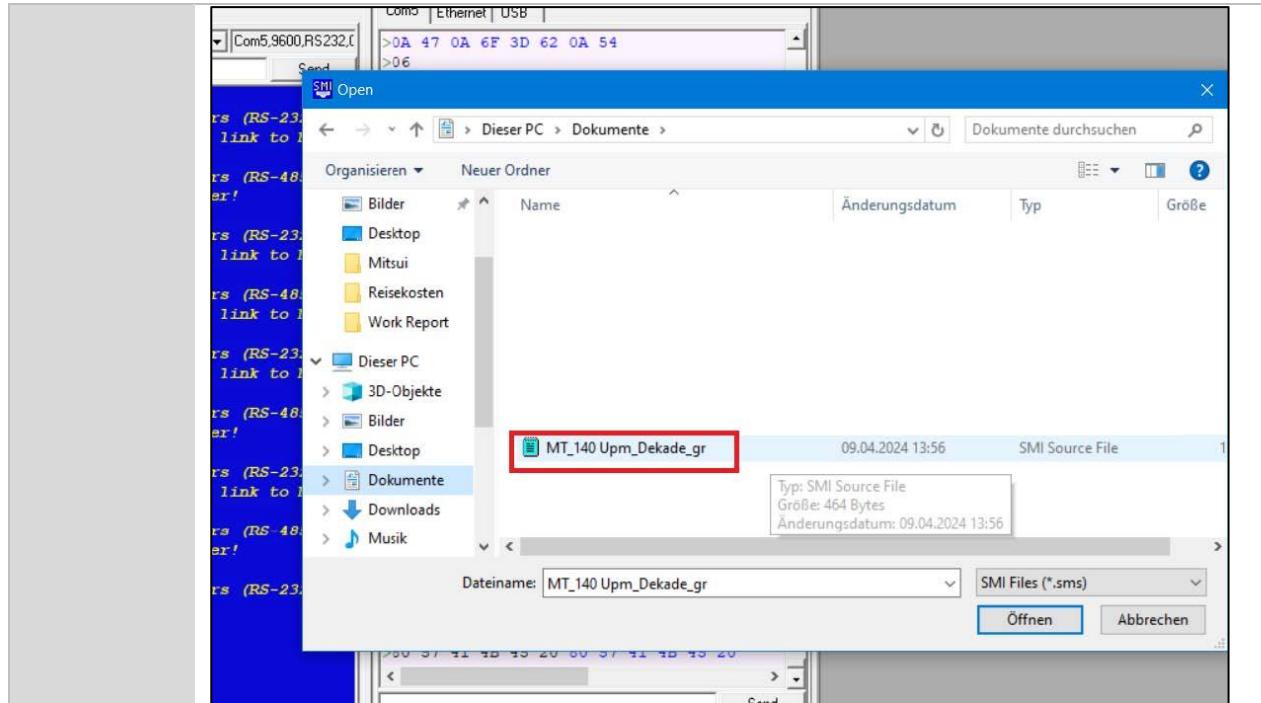


4. Schritt

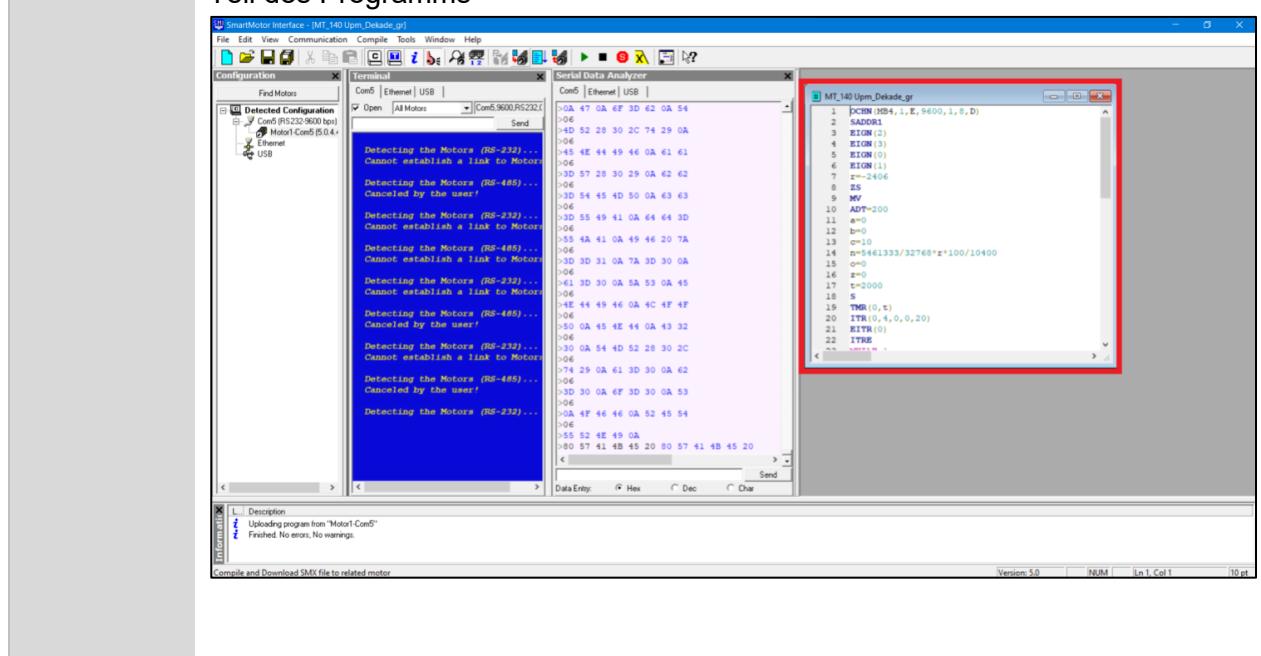
4.1 Parametersatz vom PC auf Controller

4.1.1 Über „File – open...“ den Parametersatz öffnen und ins Programm laden

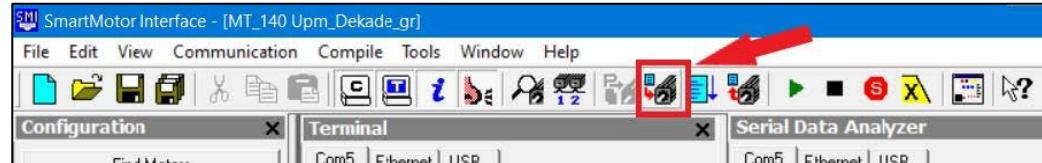




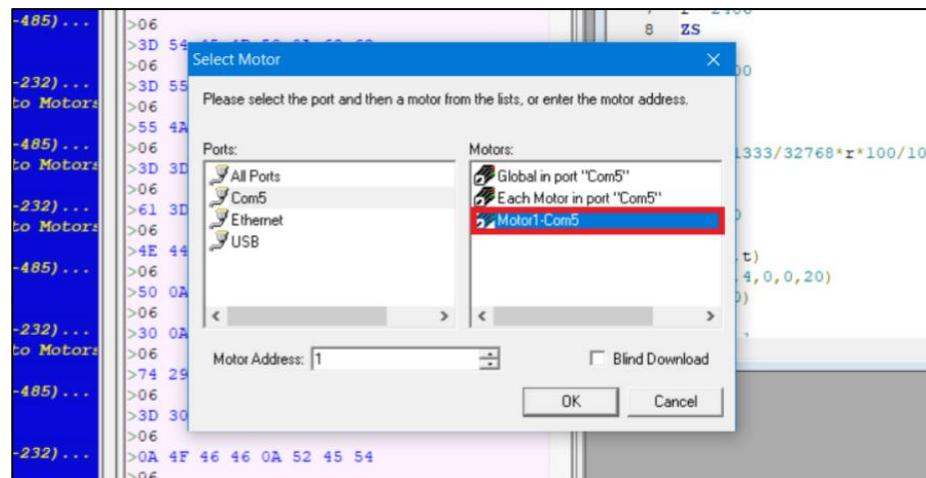
4.1.2. Es erscheint das Fenster mit der entsprechenden Programmierung im rechten Teil des Programms



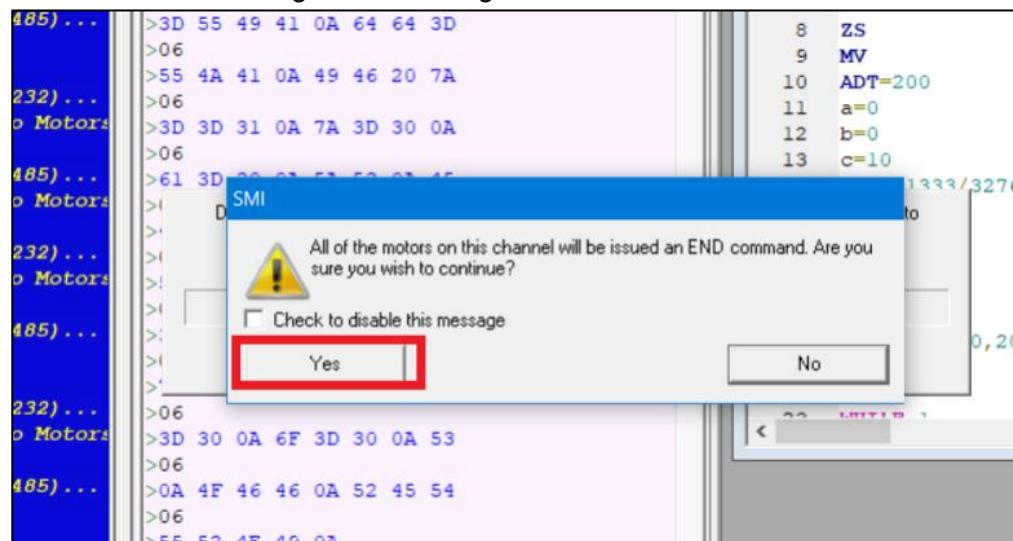
4.1.3. Danach über den Button „Compile and Download Programm (F5)“ den Parametersatz auf den Motor laden



4.1.4. Es öffnet sich das Fenster „Select Motor“ hier den entsprechenden Motor auswählen und „OK“ drücken



4.1.5. Es erscheint folgende Meldung:



Hier auf „Yes“ drücken und der Download auf den Motor beginnt...

WICHTIG: Nach der Übertragung muss der Motor einmal Spannungsfrei geschaltet

werden. Danach wieder Spannung zugeben und der neue Parametersatz ist einsatzbereit.

4.2 Parametersatz / Drehrichtung ändern

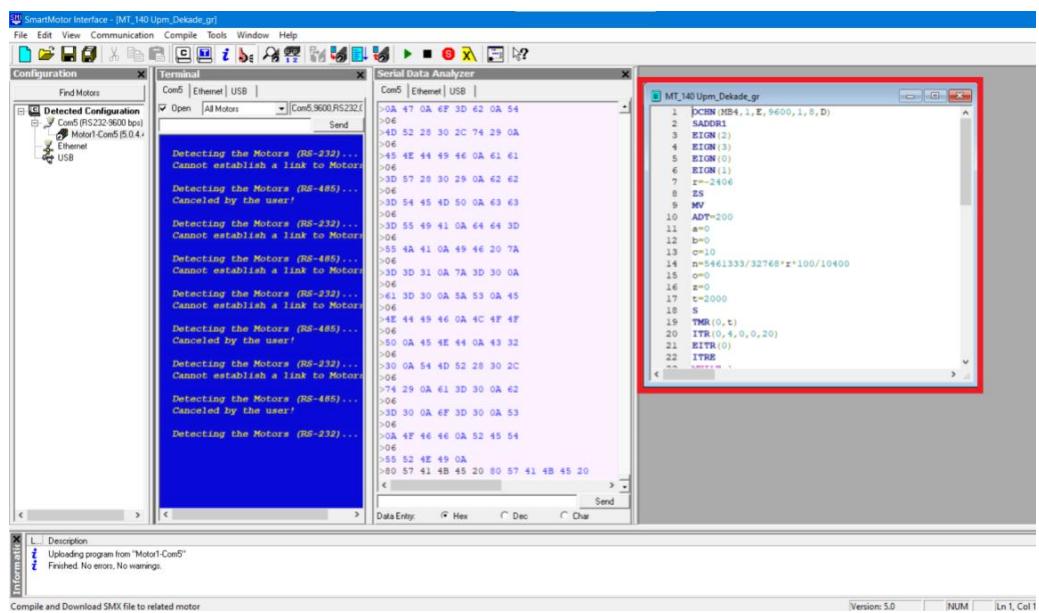
Sollte der Motor falschherum drehen, kann dies über die Änderung des Parametersatzes erfolgen.

Hierzu bis einschließlich Punkt „3.4“ gleich vorgehen.

Danach über den Button „Upload Programm“ den aktuellen Parametersatz des angeschlossenen Motors ins Programm laden.



Danach erscheint das Fenster mit dem Parametersatz des angeschlossenen Motors.



Hier muss in der Zeile „r=“ das Minus entfernt oder hinzugefügt werden

Bsp: r=-2406 oder r=2406

Damit wird die Drehrichtung geändert wird.

Nach der Änderung der Zeile wird das Programm wieder auf den Motor geladen (siehe Punkt 4.1.3. und Folgende). Motor nach Update spannungsfrei schalten, Spannung wieder zugeben und die Drehrichtung ist geändert.