



Dokumentversion:
Nanotec Electronic GmbH & Co. KG
Kapellenstraße 6
85622 Feldkirchen, Deutschland

1.0.0
Tel. +49 89 900 686-0
Fax +49 89 900 686-50
info@nanotec.de

In diesem Dokument finden Sie Hinweise zur Inbetriebnahme der Linearaktuatoren mit integrierter Linearführung und angebautem Encoder, speziell in Verbindung mit den **Closed-Loop-Controllern** von Nanotec.

Das Datenblatt und die mechanischen Zeichnungen Ihres Aktuators und Encoders, sowie die Handbücher der Nanotec-Controller finden Sie auf de.nanotec.com.

Gewährleistung, Haftungsausschluss

Nanotec haftet nicht für Schäden und Fehlfunktion durch Montagefehler, Nichtbeachten dieses Dokuments oder sachwidrige Reparatur. Verantwortlich für Auswahl, Betrieb, Nutzung unserer Produkte sind Anlagenkonstrukteur, Betreiber und Nutzer. Nanotec verantwortet keine Produktintegration im Endsystem. Es gelten die allgemeinen Geschäftsbedingungen auf www.nanotec.de. **Anm.:** Produktumbau / -änderung ist untersagt.

Auto-Setup

Um einige Parameter mit Bezug zum Motor und dem angebauten Encoder zu ermitteln und die Vorteile des Closed-Loop-Betriebs zu genießen, müssen Sie bei Verwendung eines Nanotec-Controllers ein Auto-Setup durchführen.



TIPP

Solange sich der am Controller angeschlossene Motor oder der Encoder nicht ändern, ist das Auto-Setup nur einmal bei der Erstinbetriebnahme durchzuführen.

HINWEIS



Beachten Sie die folgenden Voraussetzungen für das Durchführen des Auto-Setups:

- ▶ Der Motor muss lastfrei sein und darf währenddessen nicht berührt werden.
- ▶ Der Motor muss zu Beginn des Auto-Setups kurz vor dem negativen Endanschlag stehen (→ Spindel reinfahren).
- ▶ Setzen Sie vor dem Auto-Setup das Objekt 203C_h:04_h auf den Wert "0".

Weiterführende Informationen zu Closed-Loop und Auto-Setup finden Sie im technischen Handbuch Ihres Nanotec-Controllers. Die Software *Plug&Drive Studio 3* bietet ein entsprechendes Bedienelement zum Durchführen des Auto-Setups und die Möglichkeit, Motorstrom und weitere Parameter zu konfigurieren.

Homing auf Block

Bei dieser Referenzfahrt-Methode wird – anstatt auf einen Endschalter – auf einen Block (Endanschlag) referenziert. Die Methode funktioniert bei Nanotec-Controllern nur im *Closed Loop*-Betrieb.

Weiterführende Informationen zu Closed-Loop und Homing finden Sie im technischen Handbuch Ihres Nanotec-Controllers.

HINWEIS



Um beim Homing auf Block Schäden zu vermeiden:

- ▶ Verwenden Sie eine niedrige Geschwindigkeit für die Referenzfahrt. Bei Nanotec-Controllern konfigurieren Sie das im Objekt 6099_h.
- ▶ Stellen Sie Motorstrom und entsprechend Stromschwelle für die Erkennung der Blockierung (bei Nanotec-Controllern aktuell in den Objekten 6075_h und 3219_h) auf einen niedrigen Wert ein. Den maximal zulässigen Wert entnehmen Sie der nachfolgenden Tabelle anhand der genauen Artikelnummer.

Gewinde [mm]	LGA421S03	LGA421S07	LGA421S14	LGA421L06	LGA421L13	LGA421L18
UIAP: 5,56x0,61	0,07 A	0,14 A	0,26 A	0,07 A	0,14 A	0,18 A
UIBF: 5,56x1,22	0,08 A	0,17 A	0,32 A	0,08 A	0,18 A	0,22 A
UICL: 5,56x2,44	0,12 A	0,24 A	0,46 A	0,12 A	0,26 A	0,32 A
UIEV: 5,56x4,88	0,19 A	0,40 A	0,76 A	0,20 A	0,42 A	0,52 A
UIJS: 5,56x9,75	0,29 A	0,61 A	1,15 A	0,30 A	0,64 A	0,79 A
TJBA: 6x1	0,09 A	0,20 A	0,38 A	0,09 A	0,19 A	0,26 A
TJCA: 6x2	0,12 A	0,27 A	0,51 A	0,12 A	0,25 A	0,35 A
UKAS: 6,35x0,79	0,08 A	0,16 A	0,30 A	0,09 A	0,18 A	0,20 A
UKBN: 6,35x1,59	0,11 A	0,20 A	0,38 A	0,11 A	0,23 A	0,26 A
UKDE: 6,35x3,18	0,16 A	0,29 A	0,55 A	0,16 A	0,34 A	0,38 A
UKGI: 6,35x6,35	0,26 A	0,48 A	0,91 A	0,26 A	0,55 A	0,62 A