Sommario

AN036 - Differenza tra device EANPOS e ANPOS2 3
Premessa 4
Differenze a livello di parametri 4
Eliminati (non presenti in ANPOS2) 4
Cambiato il nome 4
Cambiata l'unità di misura 4
Nuovi (presenti solo nel ANPOS2) 4
Differenze a livello di dichiarazione 4
Recall Data 4
Adeguamento parametri PID 5
Note aggiuntive 5

AN036 - Differenza tra device EANPOS e ANPOS2

Documento:	**AN036**
Descrizione:	Differenza tra device EANPOS e ANPOS2
Redattore:	Giuliano Tognon
Approvatore	Gabriele Bazzi
Link:	https://www.qem.eu/doku/doku.php/appnote/an035
Lingua:	Italiano

Release documento	Descrizione	Note	Data
01	Nuovo documento		30/010/2020

Premessa

Il device ANPOS2 può essere considerato come una evoluzione del EANPOS. Spesso può capitare la condizione in cui si voglia migrare da EANPOS a ANPOS2. Questa application note contiene le informazioni necessarie per una corretta migrazione.

Differenze a livello di parametri

Eliminati (non presenti in ANPOS2)

Nome	Note
rampmode	ANPOS2 si comporta sempre come se questo parametro avesse valore 1 con i settaggi differenziati tra accelerazione e decelerazione (ANPOS2 utilizza solo tacc e tdec e non esiste più taccdec)
taccdec	Vedi note al parametro rampmode
rtype	
stopt	
derreg	Non è più impostabile la componente derivativa nel regolatore PID
st_int	Non è più monitorabile il livello dell'impulso di zero. Comunque è sempre possibile dichiarare un simbolo nella sezione INPUT con indirizzo per esempio 1.INT01 per monitorare lo stato dell'ingresos zi zero
st_init e INIT	Con ANPOS2 non è più presente il comando INIT ed il relativo stato

Cambiato il nome

Nome	Note
maxfollerr→ follerrthresh	E' ora rappresentato in Um/10

Cambiata l'unità di misura

Nome	Note
follerr	E' ora rappresentato in Um/10 e non più in unità di misura del motore
toll	E' ora rappresentato in Um/10

Nuovi (presenti solo nel ANPOS2)

Nome	Note
deltaprspos	
mxnegfoller	
mxposfoller	
funint	Permette di assegnare delle funzioni all'ingresso di abilitazione camma quando non usato per homing
funout	Permette di assegnare delle funzioni alla nuova uscita digitale presente in ANPOS2
prsswlogic	Permette di utilizare un sensore di homing NC oppure NO.
outreg	Rappresenta l'uscita del regolatore.
smartcmd	
posvirt	E' la posizione virtuale
brakepos	Permette di conoscere la quota di inizio decelerazione
wrnpar	Permette di conoscere il parametro che ha generato il warning
errpar	Permette di conoscere il parametro che ha generato l'errore
st_capture	Parametri per la possibilità di catturare un fronte sull'ingresso di zero (similmente al device COUNTER3)
st_intenbl	
st_grouped	
INTENBL	
INTDSBL	
RSCAPTURE	

Differenze a livello di dichiarazione

Nella sezione *INTDEVICE* il device ANPOS2 va dichiarato con un indirizzo di uscita digitale aggiuntivo nella penultima posizione.

Esempio:

```
<nome>  EANPOS  TCamp  ICont IntL IAZero IOutA
<nome>  ANPOS2  TCamp  ICont IntL IAZero IOutD IOutA
```

Recall Data

Se in un sistema convertito ad ANPOS2 si caricano dei dati provenienti da un sistema che utilizzava device EANPOS i dati di questi device non verranno trasferiti (perchè appartenenti a device diversi).

Adeguamento parametri PID

Il device ANPOS2 calcola le componenti dei guadagni del regolatore in modo che abbiano un valore indipendente dal tempo di campionamento del device stesso. Per questo se si utilizzano gli stessi valori del device EANPOS l'effetto risultante dipende dal tempo di campionamento utilizzato nel device EANPOS. Per convertire il valore di pgain utilizzare la formula presentata nell'app note 41 Formula per ricalcolo del guadagno PID al variare del tempo di campionamento nel device EANPOS considerando che il nuovo tempo di campionamento sia di valore 1 (1msec)

Note aggiuntive

Se si scarica un applicativo in un sistema Qmove che era nello stato di RESET, il device ANPOS2 appena si avia il sistema può notificare lo stato di errore (st_error=1) perchè alcuni parametri hanno un valore incongruente (per esempio maxvel=0). E' buona regola a fine inizializazone dei parametri inviare il comando *RSERR* al device e verificare che “st_error EQ 0”, in questo modo il device è pienamente funzionate.

Documento generato automaticamente da **Qem Wiki** - https://wiki.qem.it/
Il contenuto wiki è costantemente aggiornato dal team di sviluppo, è quindi possibile che la versione online contenga informazioni più recenti di questo documento.