# Índice

**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
Nuovi (presenti solo nel ANPOS2) ..... 4
***Differenze a livello di dichiarazione*** ..... 4
***Recall Data*** ..... 4
***Adeguamento parametri PID*** ..... 4

# AN036 - Differenza tra device EANPOS e ANPOS2

| | |
|---|---|
| **Documento:** | **AN036** |
| **Descrizione:** | Differenza tra device EANPOS e ANPOS2 |
| **Redattore:** | Giuliano Tognon |
| **Approvatore** | Gabriele Bazzi |
| **Link:** | http://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

maxfollerr→ follerrthresh

## 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

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.