
RELEASE NOTE

on TSX CSY164 Module

The motion control module TSX CSY164 with a digital link, which you have just acquired, is a reference, which allows to manage up to 16 real axes.

WARNING

SERCOS ring Configuration

We recommend to configure all the drives present on the SERCOS ring. Drives, which are not used, even temporarily, should not be connected on the SERCOS ring.

Function « LinkOnTarget »

This function applied to the follower group, setup the axis follower concerned in follower on threshold of position. In order to restore the parameter context, preceding this function (for example as an immediate follower of position), it is necessary to send a WRITE_PARAM command on this group.

Function « TriggerUnlink »

When this function is working, the threshold of position value could be not modified.

Function « SpeedOverride »

The function speed override modified the internal clock time for the path trajectory calculation. For example, if the speed override parameter is divided by 2, the duration of the movements and their different trajectory phases are multiplied by 2. The speed applied is divided by 2 and the acceleration by 4.

Commands « JOG »

In case of using simultaneous "JOG" commands by program, these commands must be limited on 8 axes maximum.

INFORMATION

Function of check following errors between axes:

This function is available with the linear axes but not with the axes configured in « Rollover » (rotary axes).

AVERTISSEMENT

Sur module TSX CSY164

Le module TSXCSY164 de commande de mouvement à liaison numérique, que vous venez d'acquérir, est une référence qui permet de gérer jusqu'à 16 axes réels.

ATTENTION

Configuration de l'anneau SERCOS

Nous préconisons de configurer par l'outil PL7 ou Untiy, tous les variateurs effectivement présents sur l'anneau SERCOS.

Dans le cas de l'utilisation partielle des variateurs, les variateurs non utilisés ou momentanément isolés, ne doivent pas être câblés sur l'anneau SERCOS.

Fonction « LinkOnTarget »

Cette fonction appliquée sur un groupe suiveur, paramètre l'axe suiveur concerné en suivi sur seuil de position.

Pour restituer le contexte de fonctionnement précédant cette commande (par exemple en suiveur de position immédiat), il est nécessaire de lancer la commande WRITE_PARAM sur ce groupe.

Fonction « TriggerUnlink » (Arrêt de suivi déclenché par trigger)

Quand cette fonction est activée, la valeur du seuil d'enclenchement n'est pas modifiable.

Fonction Modulation de vitesse « SpeedOverride »

La fonction de modulation de vitesse agit sur la base de temps interne du module. Si on divise le coefficient de modulation de vitesse par 2, la durée des mouvements et de leurs différentes phases sont multipliés par 2. La vitesse est divisée par 2 et l'accélération par 4.

Commandes « JOG » manuel à vue

Lors de l'utilisation simultanée de commande de mouvements « JOG » par programme, il est obligatoire de limiter l'envoi simultané à 8 axes maximum.

INFORMATION

Fonction de surveillance des écarts inter axes :

La fonction de surveillance d'écart de position est disponible uniquement sur les axes linéaires. Les axes configurés en axe modulo ne sont pas supportés par cette fonction.



Printed in