

Traffa



Technisches Büro Traffa

LECP1 Kurzanleitung



Schrittmotor- Controller
LECP1

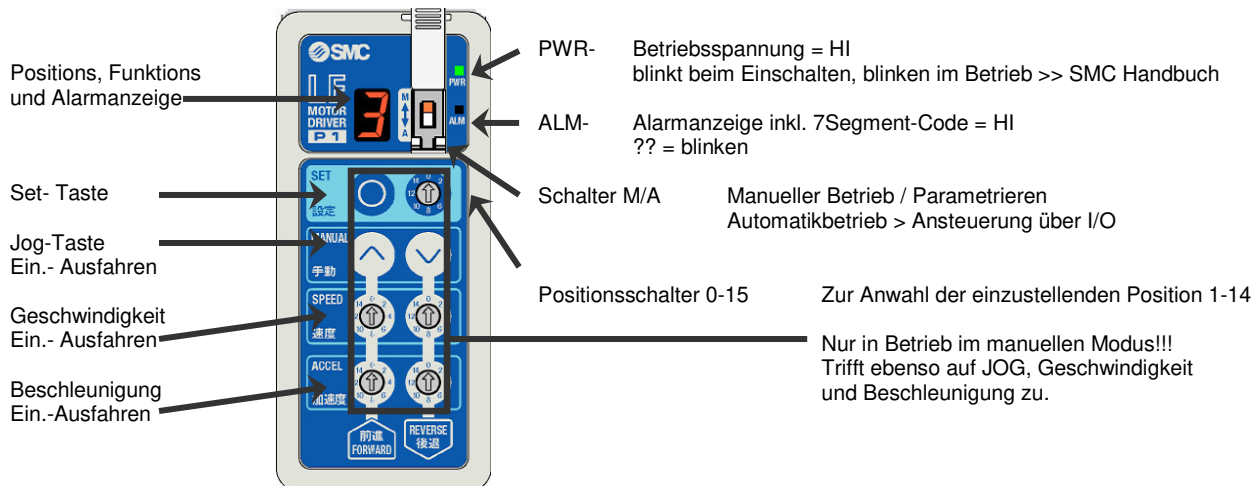
Innovative Antriebslösungen

Der optimale Antrieb individuell für Ihre Anforderung

LEC-P1 Kurzanleitung

Referenzieren – Positionieren - Parametrieren

1. Bedienoberfläche



2. Erstes Einschalten >> Antrieb Referenzieren



Schrittweise vorgehen!

1. PWR- Betriebsspannung = HI
2. ALM- Alarmanzeige = Low >> Anzeige zeigt den Mittelstrich an
3. Schalter M/A einstellen auf M = Manueller Betrieb / Parametrieren >> Anzeige zeigt eine Positionnummer schnell blinkend
4. Positionsschalter 0-15 einstellen auf Position 15 >> 7Segmentanzeige wechselt auf F (Anzeige in Hex)

Achtung! Hindernisse im Betriebsbereich entfernen!

5. SET- Taste betätigen >> Antrieb referenziert automatisch

3. Anzufahrende erste Positionen einstellen



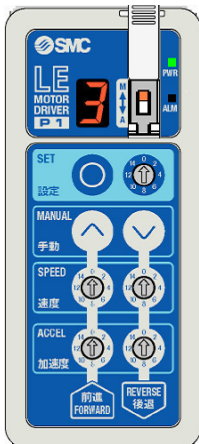
1. PWR = HI ALM = Low, ansonsten >> SMC Handbuch
2. Schalter M/A einstellen auf M = Manueller Betrieb / Parametrieren
3. Positionsschalter 0-15 einstellen auf gewünschte Position z.B. 3 (0+15 sind vorbelegt)
4. Taste SET 2sec. Drücken >>Antrieb fährt Pos.3 an >>Anzeige 3 dauerhaft
5. Taste SET erneut 2sec. Drücken >>Anzeige 3 blinkt langsam
6. positionieren des Antriebes mit JOG ▲▼ >> Anzeige 3 blinkt
7. Taste SET erneut drücken >>Position gespeichert >>Anzeige blinkt langsam mit Kraftanzeige
8. Kraft einstellen mit JOG ▲▼ >> Anzeige blinkt 3 Balken = Positionierbetrieb >> Balken unten / mittel / oben = Kraftbetrieb schwach / mittel / stark
9. Taste SET 2sec. Drücken >> Abschluß Einstellung Pos.3

Weitere Positionen im selben Ablauf von 3. bis 9. einstellen.

LEC-P1 Kurzanleitung

Referenzieren – Positionieren - Parametrieren

4. Probelauf eingestellter Positionen



1. PWR = HI ALM = Low, ansonsten >> SMC Handbuch
 2. Schalter M/A einstellen auf M = Manueller Betrieb / Parametrieren
 3. Positionsschalter 0-15 einstellen auf gewünschte Position z.B. 3
- Achtung! Hindernisse im Betriebsbereich entfernen!**
4. Taste SET kurz drücken >>Antrieb fährt Position an >>Anzeige 3 blinkt

5. Optimieren von Beschleunigung und Geschwindigkeit



1. PWR = HI ALM = Low, ansonsten >> SMC Handbuch
 2. Schalter M/A einstellen auf M = Manueller Betrieb / Parametrieren
- Achtung! Hindernisse im Betriebsbereich entfernen!**
3. Einstellung von Beschleunigung über die Drehschalter ACCELL für Ein- und Ausfahren
>> 0 – 15 = ansteigend von geringer zu hoher Beschleunigung
 4. Einstellung Geschwindigkeit über die Drehschalter SPEED für Ein- und Ausfahren
>> 0 – 15 = ansteigend von geringer zu hoher Geschwindigkeit

6. Automatischer Betrieb



1. PWR = HI ALM = Low, ansonsten >> SMC Handbuch
 2. Schalter M/A einstellen auf A = Automatischer Betrieb
- Achtung! Hindernisse im Betriebsbereich entfernen!**
3. Referenzieren des Antriebes über I/O = gleichzeitiges Beschalten der I 1-4 (2sec.)
>> Antrieb referenziert automatisch
 4. Beschalten der Eingänge I 1-4 entsprechend des Binärcodes über übergeordnete Steuerung, SPS, Logikmodul, etc.

Programmierfreie Ausführung LECP1

Kein Programmieren erforderlich

Elektrischer Antrieb kann ohne die Hilfe eines PC oder einer Teaching Box eingestellt werden.

1 Einstellen der Positionsnummer

Stellt eine erfasste Nummer für die Halteposition ein (max. 14 Positionen).

2 Einstellen der Halteposition

Mit den VORWÄRTS- und RÜCKWÄRTS wird der Antrieb auf eine Halteposition bewegt.

3 Erfassen

Mit der SET-TASTE wird die Halteposition erfasst.



Geschwindigkeit/Beschleunigung
16-stufige Einstellung

Zentrale:
TBT-Technisches Büro Traffa e.K.
Theodor-Heuss-Str. 8
D- 71336 Waiblingen
Tel.: +49 (0) 71 51 / 604 24 -0
Fax.: +49 (0) 71 51 / 604 24 40
E-Mail: info@traffa.de
Web: www.traffa.de

NL Bayern:
TBT Technisches Büro Traffa e.K.
Schöneckerstr. 4
D- 91522 Ansbach
Tel.: +49 (0) 981 / 48 78 66-50
Fax.: +49 (0) 981 / 48 78 66-55
E-Mail: mail@traffa.de
Web: www.traffa.de