



## **Phase Motion Control S.r.l.**

*Sede legale: Lungobisagno Istria 27r  
Sede operativa: via Adamoli 461  
16141 Genova, Italy  
Tel. 010 835161  
Fax: 010 8355355  
e-mail: [info@phase.it](mailto:info@phase.it)  
C.F. / IVA IT 03425740101*

*Cap. Soc. Euro 41.600,00  
Iscr. Registro Imprese di Genova  
N. 59623 Fasc. 77892  
R.E.A.. N. 343807  
R.D. 14/02/94  
<http://www.phase.it>*

## **Funzionalità non ancora disponibili negli azionamenti AxM**

### **Con firmware 4.x**

#### **Funzionamento con resolver**

L'azionamento AxM con firmware 4.x gestisce il resolver ma non in maniera ottimizzata, quindi l'utilizzo dei motori con resolver, è consigliabile solo dove non siano necessarie elevate qualità d'anello.

In particolare se il motore in questione ha un elevato numero di poli, come la serie UI T di produzione Phase Motion Control, è assolutamente preferibile scegliere un diverso tipo di sensore (Ex.: Endat Monogiro, che ha un costo confrontabile).

#### **Interpolazione encoder sinusoidale**

Il firmware 4.x funziona con encoder sinusoidali incrementali, non effettua però l'interpolazione, pertanto non si hanno vantaggi nell'uso di encoder sinusoidali rispetto agli encoder digitali. Per le migliori prestazioni si consiglia in ogni modo l'uso di encoder con interfaccia ENDAT come gli heidenhain tipo EQ11329 o EC11317.

#### **Bus Intradrive**

Il bus intradrive non è implementato nel firmware 4.x ma è possibile utilizzare allo scopo l'hardware CAN ed in particolare l'interfaccia proprietaria CANLink. Uno dei drive diviene master di linea e può scambiare informazioni con un massimo di 6 azionamenti slaves. Fare riferimento al manuale software (Rel. 1.4) per la configurazione.

#### **AML**

Il linguaggio di programmazione AML non è disponibile negli azionamenti AxM.

Genova 28-06-2007

Phase Motion Control Srl