

qn Hızlı Başlat Parametreleri

◆qn401	Hız döngü kazancı 1 (Sn211 olarak aynı fonksiyondadır)
	Hız döngü kazancı, hız kontrol döngüsü frekans bant genişliği üzerinde doğrudan bir etkisi vardır. Titreşim veya gürültüye neden olmadan speed loop gain (hız döngü kazancı) daha hızlı bir yanıt alabilmek için artırılabilir. Cn025 (yük atalet oranı) eğer doğru kurulabilirse, hız döngüsü bant genişliği hız döngüsünü eşitler.
◆qn402	Hız döngü zamanı 1 (Sn212 ile aynı fonksiyondadır)
	Hız döngü zamanı sürekli hız hatalarını ortadan kaldıracaktır hatta hafif hız varyasyonlarına bile tepki verir. Hız döngü zamanını azaltmak sistem sertliğini geliştirebilir. Aşağıdaki formül zamanı ve hız döngü sayısı arasındaki ilişkiyi gösterir. <i>Hız döngüsü integral zamanı sabitleyici</i> $\tan t \geq 5x \frac{1}{2\pi \times \text{hız döngü sayısı}}$
◆qn403	Hız döngü kazancı 2 (Sn213 ile aynı fonksiyondadır)
	qn401 başvurulur
◆qn404	Hız döngü zamanı 2 (Sn214 ile aynı fonksiyondadır)
	qn402 başvurulur
◆qn405	Pozisyon döngü kazancı 1 (Pn310 ile aynı fonksiyondadır)
	Mekanik sistem üzerinde herhangi bir titreşim veya gürültüye neden olmaksızın dönüş sayısı pozisyonu değerleri tepkiyi hızlandırmak ve pozisyon zamanını kısaltmak için yükseltilebilir. Genelde pozisyon döngüsü bant genişliği hız döngüsü bant genişliğinden yüksek olmamalıdır. Aralarındaki etkileşim aşağıdaki formülle gösterilmiştir. <i>Pozisyon döngü kazancı</i> $\leq 2\pi \times \frac{\text{pozisyon döngü kazancı}}{5}$
◆qn406	Pozisyon döngü kazancı 2 (Pn311 ile aynı fonksiyondadır)
	qn405 başvurunuz.
◆qn407	Pozisyon İleri döngü kazancı
	Tepki hızlandırma ve pozisyon kontrollerinde oluşacak hataları takip etmek amacıyla kullanılır. Eğer ileri yönde kazanç çok büyük olursa hızı etkileyebilir. Hedefi aşma ve pozisyon titreşimi içinde output kontağı açma/kapama işleminin tekrarlanması gibi sonuçlar doğurur. INP (in pozisyonu – çıkış sinyali)