hardware.ini

Sektion – [GPIB0]

Parameter	Variablenname	Lesezugriff	Schreibzugriff	Quelldatei	Fenster	Beschreibung
IOAddr	hostio	x		motors.cpp	?	
GPIBAddr	hostaddr	x			?	

Sektion – [Motorx] x=0..n

Parameter	Variablenname	Lesezugriff	Schreibzugriff	Quelldatei	Fenster	Beschreibung
Type	ctype	x		motors.cpp	?	?
Name	szCharacteristic	x	x		?	Motorname (z.B. Beugung fein)
Hysteresis	dwHysteresis	x	x		?	?
Upwards	bUpwards	x	x		?	?
MaxVelocity	dwMaxVelocity	x	x		?	Geschwindigkeit in Encoder-impulsen pro Sekunde
Velocity	dwVelocity	x	x		Common Settings for Drives / DC-Controller Parameter C-812 / DC-Controller Parameter C-832 / Einstellungen ContinuousScan / Motor-Parameter	Geschwindigkeit in Encoder-impulsen pro Sekunde

Parameter	Variablenname	Lesezugriff	Schreibzugriff	Quelldatei	Fenster	Beschreibung
Unit	eUnit	x	x	motors.cpp	Common Settings for Drives / Einstellungen AreaScan / Einstellungen ContinuousScan / Einstellungen LineScan / Einstellungen StepScan / Einstellungen Topographie / Manual Adjustment / Manuelle Justage / Measuring Setup for AreaScan's / Motor-Parameter / PSD Calibrate / PSD Kalibrierung / StepScan Parameters	Einheit des Koordinatensystems Der Nutzer hat bei einigen Antrieben die Wahl zwischen [Grad, Minuten, Sekunden, Millimeter, Mikrometer, Channel, None] Die Winkel werden dann entsprechend umgerechnet. Ansonsten können beliebige Einheiten angegeben werden.
Digits	→ DFmt, → SFmt	x	x		?	Anzahl der Nachkommastellen
MinimalWidth	wPositionMinWidth	x	x		?	kleinste Schrittweite
MaximalWidth	wPositionMaxWidth	x	x		?	maximale Schrittweite
PositionMin	lPositionMin	x	x		Common Settings for Drives / Einstellungen für den PSD / Motor-Parameter	Linke Softwareschranke

Parameter	Variablenname	Lesezugriff	Schreibzugriff	Quelldatei	Fenster	Beschreibung
PositionMax	lPositionMax	x	x	motors.cpp	Common Settings for Drives / Einstellungen für den PSD / Motor-Parameter	Rechte Softwareschranke
PositionWidth	wPositionWidth	x	x		Common Settings for Drives / DC-Controller Parameter C-812 / DC-Controller Parameter C-832 / Motor-Parameter	Schrittweite zum Messen des Anfahrverhaltens
InitialMove	bInitialMoveReady	x	x		?	gibt an, ob mit dem Antrieb die Grundstellung programm-gesteuert angefahren werden kann
RestartPosible	→ SetCalibrationState()	x	x		?	gibt an, ob das Programm ordnungsgemäß verlassen wurde, d.h. die Kalibrierungsdaten im Ini-File korrekt sind
DeltaPosition	lDeltaPosition	x	x		?	aktuellen Position für Neustart
DistanceToZero	lDistanceToZero	x	x		?	Abstand des Nullpunkts zum Referenzpunkt
RemoveLimit	dwRemoveLimit	x	x		?	Strecke die Motor bei Erreichen der Endlage zurückfährt
MoveFirstToLimit	bMoveFirstToLimit	x				Angabe, ob Antrieb bei Existenz einer Index-Leitung erst die Endlagen anfahren soll

Parameter	Variablenname	Lesezugriff	Schreibzugriff	Quelldatei	Fenster	Beschreibung
IndexLine	bIndexLine	x		motors.cpp	?	gibt an, ob extra Index-Signal durch Motorsteuerung empfangen werden kann
InitialAngle	dInitialAngle	x	x		?	gibt an, welche Stellung der Antrieb bei Feststellung der Indexposition anfahren soll ?
Acceleration	dwAcceleration	x	x		DC-Controller Parameter C-812 / DC-Controller Parameter C-832	Beschleunigung des Antriebes
AngleMin	dAngleMin	x	x		Common Settings for Drives / Einstellungen AreaScan / Einstellungen ContinuousScan / Einstellungen LineScan / Einstellungen StepScan / Measuring Setup for AreaScan's / Motor-Parameter / StepScan Parameters	Nutzereinstellung für linke/ rechte Schranke

Parameter	Variablenname	Lesezugriff	Schreibzugriff	Quelldatei	Fenster	Beschreibung
AngleMax	dAngleMax	x	x	motors.cpp	Common Settings for Drives / Einstellungen AreaScan / Einstellungen StepScan / Measuring Setup for AreaScan's / Motor-Parameter / StepScan Parameters	Nutzereinstellung für linke/ rechte Schranke
AngleWidth	dAngleWidth	x	x		Common Settings for Drives / Einstellungen AreaScan / Einstellungen LineScan / Einstellungen StepScan / Justage / Kreuztisch : Objekt verfahren / Manual Adjustment / Manuelle Justage / Measuring Setup for AreaScan's / Motor-Parameter / StepScan Parameters	Beschränkung der Winkelschrittweite
Koeff_3	dKoeff_3	x	x		?	Korrekturkoeffizient
Koeff_2	dKoeff_2	x	x		?	Korrekturkoeffizient
Koeff_1	dKoeff_1	x	x		?	Korrekturkoeffizient

Parameter	Variablenname	Lesezugriff	Schreibzugriff	Quelldatei	Fenster	Beschreibung
SpeedScale	fSpeedScale	x	x	motors.cpp	?	Faktor zur Angabe der Geschwindigkeit
MaxFailure	MaxFailure	x	x		?	?
Correction	bCorrection	x	x		?	?
AngleBias	dAngleBias		x		?	?
DeathBand	wDeathBand	x			?	Regelung setzt innerhalb dieses Bereichs aus
DeccelerationPoint	wDeccelerationPoint	x			?	?
BoardId	nOnBoardId	x			?	ordnet dem logischen Motor einen Kanal auf der Controller-karte zu
Gain	wStaticGain	x	x		DC-Controller Parameter C-812	Statische Verstärkung
DynamicGain	wDynamicGain	x	x		DC-Controller Parameter C-812	Statische Verstärkung
Torque	wTorque	x	x		DC-Controller Parameter C-812	Beschränkung des maximalen Motorstromes
MaxVelocity	dwMaxVelocity		x		?	Geschwindigkeit in Encoder-impulsen pro Sekunde
GPIBAddr	wGPIBAddr	x			?	?
InquireStatus	bInquireStatus	x	x		?	?
RamAddr	wBaseAddr	x			?	?
IOAddr	wBaseAddr	x			?	I/O-Port für C-832 Controller
IntegralGain	wKI	x	x		DC-Controller Parameter C-832	?
IntegralLimit	wKL	x	x		DC-Controller Parameter C-832	?
DifferentialEncoder	→ cConfig	x			?	?
EnableInterrupts	→ cConfig	x			?	?