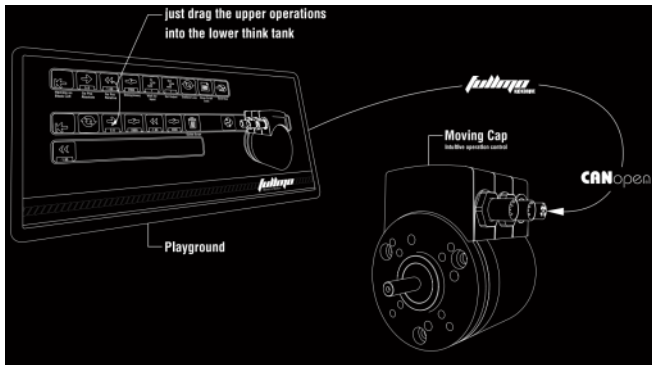


# MovingCap 349

## Grundinbetriebnahme

Bearbeiter: Oliver Heggelbacher, rev: 17.06.2019  
[www.fullmo.de](http://www.fullmo.de) / [www.kickdrive.de](http://www.kickdrive.de)



Der Anschluss für die 24V-Spannungsversorgung des Kompaktantriebs **MovingCap 349** ist auf der Seite der Antriebswelle (abgewinkelter Stecker im Bild).



Verbinden Sie das schwarze Fullmo **USB2Drive**-Interface über ein USB-Kabel mit dem PC. Verbinden Sie das USB2Drive außerdem über ein CAN-Bus-Kabel (oft violett) mit dem Antrieb (mittlerer Anschluss).

### Sicherheitshinweise



**Bedienung nur durch Fachpersonal** - Fullmo MovingCap ist ein Kompaktantrieb für industrielle Anwendungen. Bei unsachgemäßer Bedienung besteht Verletzungsgefahr.



Fullmo MovingCap Antriebe können Python-Ablaufprogramme enthalten und bereits unmittelbar nach Zuschalten der Spannungsversorgung anlaufen.

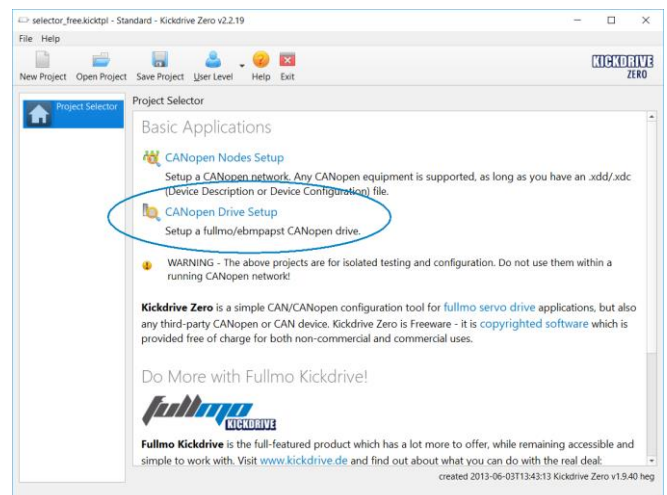


Laden Sie **Kickdrive Zero** herunter:  
[www.kickdrive.de/sw/KickdriveZero.exe](http://www.kickdrive.de/sw/KickdriveZero.exe)  
und starten Sie es durch Doppelklick.

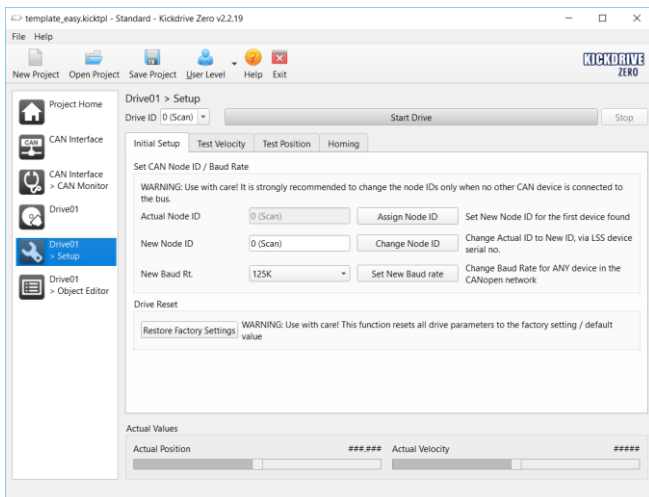
Wählen Sie aus dem **Project Selector** die Anwendung **CANopen Drive Setup**.

Dieses Dokument und weitere Dokumentation zu MovingCap 349 finden Sie unter:

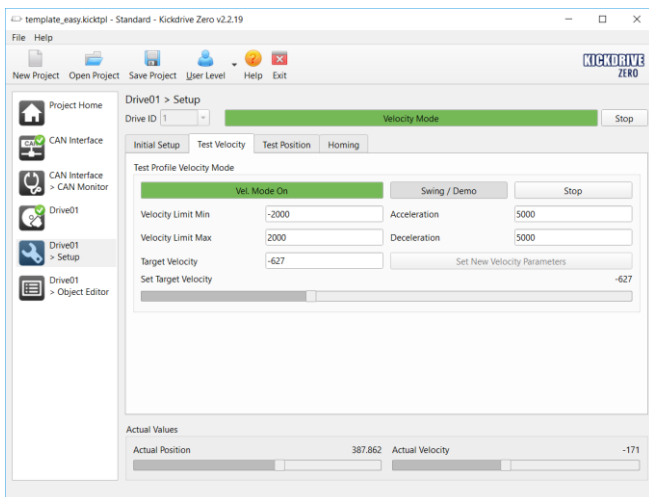
<https://fullmo.de/rotative-antriebstechnik/>



## Wählen Sie dort die Kachel **Drive 01 > Setup**

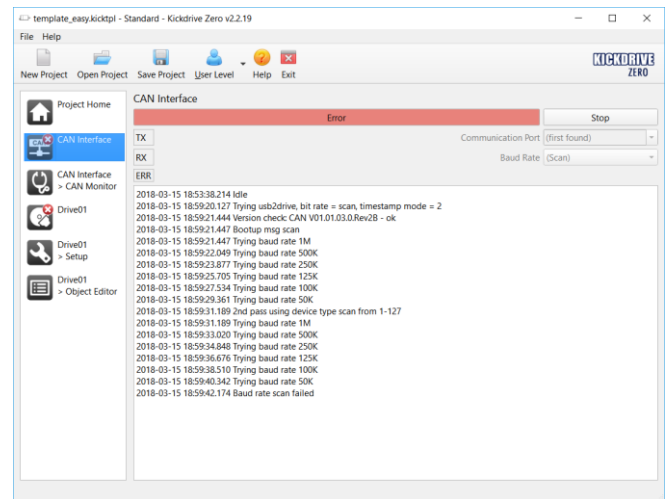


Drücken Sie **Start Drive**. Kickdrive sucht jetzt die passende Baudrate für den angeschlossenen Antrieb, sowie die richtige Node ID. Bei Erfolg wird der Antrieb initialisiert und mit einer grünen Statusanzeige bestätigt.

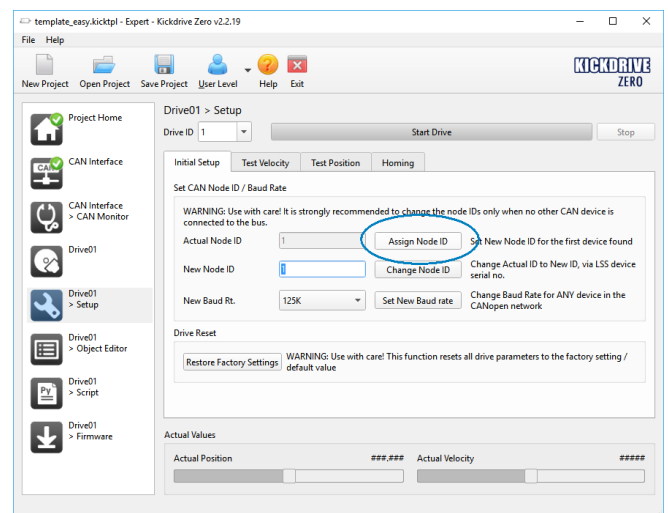


Sie können jetzt den Antrieb rechts oder links drehen lassen, z.B. durch Bewegen des Schiebereglers bei **Set Target Velocity**.

Sollte der Antrieb nicht erreichbar sein, oder das USB2Drive-Interface nicht korrekt angeschlossen sein, erhalten Sie eine entsprechende Rückmeldung:



Für den Einsatz in CANopen-Feldbusanwendungen müssen sowohl die **CAN-Baudrate** (Busgeschwindigkeit), sowie die sog. **CANopen Node Id** des Antriebs passend eingestellt werden. Verwenden Sie hierzu in der Kachel **Drive 01 > Setup** den Bereich **Initial Setup** und die Funktionen **Assign Node ID** und **Set New Baud Rate**.



Das Fullmo Playground-Demo (siehe [fullmoPlaygroundDemoMovingCap349\\_de.pdf](#)) benötigt z.B. **Baudrate = 125K** und **Node ID = 1**.

Eine Besonderheit der MovingCap-Antriebe ist die eingebaute **Python-Ablaufsteuerung**. Um diese zu verwenden, wechseln Sie **User Level** nach **Expert**. Das Kennwort ist kein Geheimnis und ebenfalls **expert**.

Gehen Sie anschließend in den jetzt verfügbaren Bereich **Drive01 > Script** und klicken Sie **Download**. Der Python-Beispielcode für einen einfachen Drehzahlbetrieb links / rechts wird dadurch in den Antrieb geladen und permanent gespeichert.

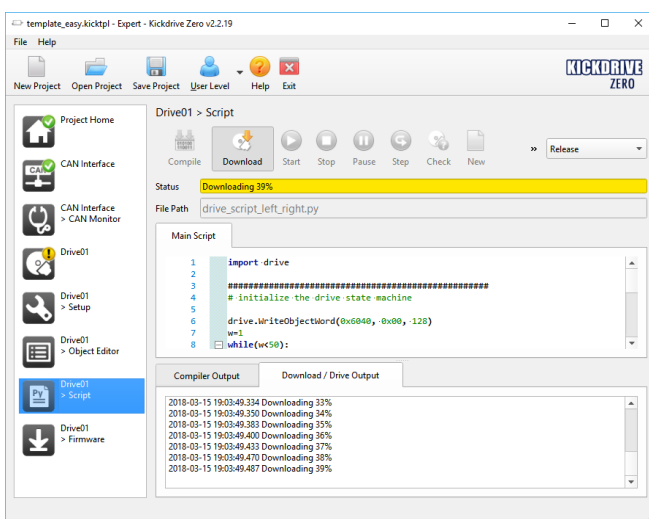


Der Antrieb setzt sich nach Abschluss des Downloads in Bewegung, ebenso nach jedem erneutem Einschalten der Versorgungsspannung.

Eine weitere Demoanwendung zur Python-Ablaufsteuerung beschreibt **fullmoPlaygroundDemoMovingCap349\_de.pdf**.

Vollständige Antriebsparametrierung und Diagnose incl. Oszilloskop bietet die **fullmo Kickdrive** Software. Mehr hierzu finden Sie unter <https://kickdrive.de>.

Dieses Dokument und weitere Dokumentation zu MovingCap 349 finden Sie unter: <https://fullmo.de/rotative-antriebstechnik/>



Um das hinterlegte Ablaufprogramm wieder zu löschen, wählen Sie **New** um ein leeres Script zu erzeugen, und führen Sie nochmals **Download** durch.

