

孟州西门子驱动器维修电机维修电源模块维修数控系统维修放大镜维修

产品名称	孟州西门子驱动器维修电机维修电源模块维修数控系统维修放大镜维修
公司名称	郑州明川自动化设备有限公司
价格	.00/个
规格参数	
公司地址	郑州市金水区北环路116号中方园东区8号楼6单元一楼
联系电话	037155501720 13333864455

产品详情

6.1 控制模式选择

本驱动器提供位置、速度、扭矩三种基本控制模式，以及 CANopen、DMCNET 和 EtherCAT

三种通讯模式。基本控制模式可使用单一控制模式，即固定在一种控制模式，也可选择用混合模式来进行控制。下表列出所有的控制模式与说明：

模式名称 模式代号 模式码 说明

单

—

模

式

位置模式 (端子输入) PT 00 驱动器接受位置命令，控制电机至目标位置。

位置命令由端子台输入，信号型态为脉冲。

位置模式 (内部缓存器输入) PR 01

驱动器接受位置命令，控制电机至目标位置。

位置命令由内部缓存器提供(共 99 组缓存器)，可利用 DI 信号或通讯选择缓存器编号。

速度模式 S 02

驱动器接受速度命令，控制电机至目标转速。

速度命令可由内部缓存器提供(共三组缓存器)，或由外部端子台输入模拟电压(-1.0V ~ +1.0V)。命令的选择可根据 DI 信号来选择。

速度模式 (无模拟输入) Sz 04

速度命令仅可由内部缓存器提供(共三组缓存器)，无法由外部端子台提供。命令的选择可根据 DI 信号来选择。

扭矩模式 T 03

驱动器接受扭矩命令，控制电机至目标扭矩。

扭矩命令可由内部缓存器提供(共三组缓存器)，或由外部端子台输入模拟电压(-1.0V ~ +1.0V)。命令的选择可根据 DI 信号来选择。

扭矩模式 (无模拟输入) Tz 05

扭矩命令仅可由内部缓存器提供(共三组缓存器)，无法由外部端子台提供。命令的选择可根据 DI

混合模式 PT-S 06 PT 与 S 可通过 DI 信号切换 PT-T 07 PT 与 T 可通过 DI 信号切换 PR-S 08 PR 与 S 可通过 DI 信号切换 PR-T 09 PR 与 T 可通过 DI 信号切换 S-T 0A S 与 T 可通过 DI 信号切换 - 0B 保留

通讯 0C DMCNET 模式 CANopen 模式 EtherCAT 模式 PT-PR 0D PT 与 PR 可通过 DI 信号切换