

# SIEMENS四川省绵阳市西门子（授权）中国总代理- 西门子西南地区一级总代理商

产品名称	SIEMENS四川省绵阳市西门子（授权）中国总代理-西门子西南地区一级总代理商
公司名称	广东湘恒智能科技有限公司
价格	.00/件
规格参数	变频器:西门子代理商 触摸屏:西门子一级代理 伺服电机:西门子一级总代理
公司地址	惠州大亚湾澳头石化大道中480号太东天地花园2栋二单元9层01号房（仅限办公）（注册地址）
联系电话	18126392341 15267534595

## 产品详情

内部设定值位置控制模式（IPos）p29003=1

- 1.断开主电源。
- 2.将伺服驱动断电，并使用信号电缆将其连接至控制器（例如，SIMATIC S7-200 SMART）。为确保正常运行，数字量信号CWL、CCWL和EMGS必须保持在高电平（1）。
- 3.打开DC 24 V电源。
- 4.检查伺服电机类型。

如果伺服电机带有增量编码器，请输入电机ID（p29000）-46

如果伺服电机带有juedui编码器，伺服驱动可以自动识别伺服电机。

- 5.设置P29003=1脉冲位置控制模式（必须在使能关闭状态修改，默认p29003=0）。
- 6.保存参数并重启伺服驱动以应用内部设定位置控制模式的设定。
- 7.通过参数 p29247、p29248 和 p29249 设置机械齿轮比。

p29247：LU 负载每转；p29248：负载转数；p29249：电机转数

- 8.通过设置参数 p29245 选择轴类别。若使用模态轴，则需通过设置参数p29246

定义模态取值范围。p29245 = 0 : 线性轴 p29245 = 1 : 模态轴

9.通过参数 p29241 检查并选择定位模式。

当选择线性轴时，存在两种定位模式：p29241=0：增量 p29241=1：juedui

当选择模态轴时，存在四种定位模式：p29241=0：增量 p29241=1：juedui p29241=2：juedui，正向（仅适用于带模校正的旋转轴）

p29241=3：juedui，负向（仅适用于带模校正的旋转轴）

10.根据实际机械结构配置内部位置设定值（p2617[0]至p2617[7]以及p2618[0]至p2618[7]）。

11.设置扭矩限值和转速限值。

12.通过设置下列参数来配置必要的数字量输入信号。

出厂设置如下：

p29301[1]: 1 (SON)                      p29302[1]: 2 (RESET)

p29303[1]: 3 (CWL)                      p29304[1]: 4 (CCWL)

p29305[1]: 5 (G-CHANGE)              p29306[1]: 6 (P-TRG)

p29307[1]: 21 (POS1)                  p29308[1]: 22 (POS2)

说明：如果使用增量编码器，则必须根据所选的回参考点方式配置数字量输入信号REF或SREF。

13.检查编码器类型并执行回参考点操作：回参考点模式

p29240=0通过数字量输入信号 REF 设置回参考点

p29240=1外部参考点挡块（信号 REF）和编码器零脉冲

p29240=2仅编码器零脉冲

p29240=3外部参考点挡块（信号 CWL）和编码器零脉冲

p29240=4外部参考点挡块（信号 CCWL）和编码器零脉冲

如伺服驱动带juedui编码器，共计五种回参考点模式可用：也可以通过 BOP 功能"ABS"调整juedui编码器（虚拟参考点）一旦使用“ABS”功能，该四种回零方式将不再生效。

设置回参考点的前提。

伺服电机必须处于伺服开启状态且保持静止状态。

信号 REF 在以下情况下必须是 OFF 状态：

— 上电前。

- 从另一个回参考点模式切换到该模式时。
- 从另一种控制模式切换到内部设定值位置控制模式时。

#### 1.通过数字量输入信号 REF 设置回参考点 ( p29240=0 )

该模式只需要将信号 REF 接通，感应到上升沿时，当前位置设为零，伺服不会有任何动作，类似smart建立虚拟参考点，伺服驱动回参考点模式如下：

#### 2.外部参考点挡块 ( 信号 REF ) 和编码器零脉冲 ( p29240=1 )

回参考点由信号 SREF 触发。然后，伺服驱动加速到 p2605 中指定的速度来找到参考点挡块。搜索参考点挡块的方向 ( CW 或 CCW ) 由 p2604 定义。当参考点挡块到达参考点时 ( 信号 REF : 0 1 )，伺服电机减速到静止状态。然后，伺服驱动再次加速到 p2608 中指定的速度，运行方向与 p2604 中指定的方向相反。信号 REF ( 1 0 ) 应该关闭。达到第一个零脉冲时，伺服驱动开始向 p2600 中定义的参考点以 p2611 中指定的速度运行。伺服驱动到达参考点 ( p2599 ) 时，信号 REFOK 输出。关闭信号 SREF ( 1 0 )，回参考点成功。

#### p29240=2仅编码器零脉冲

由SREF触发，伺服以P2608的速度和P2604的方向到达第一个零脉冲时，再加载偏移量，完成后REFOK输出成功。

P29240=3和4时，寻找参考点与1号模式类似，只是外部信号为CWL和CCWL。

#### 14.设置编码器脉冲输出。

编码器脉冲输出 ( PTO ) ( 提供脉冲信号 ) 可以将信号传输给控制器，从而在控制器侧实现闭环控制系统，或者将信号作为同步轴的脉冲输入设定值传输给另一驱动。

#### 16.打开主电源。

17.清除故障和报警。Fxxxxx为故障，必须应答，Axxxxx为报警 消除原因自动复位。

18.将数字量信号 SON 置为高电平。

19.通过配置数字量输入 POS1、POS2 和 POS3 选择一个内部位置设定值，然后通过触发信号 PTRG开始定位。

POS3 : POS2 : POS1

0:0:0 : 内部位置设定值 1 ( p2617[0] )

0:0:1 : 内部位置设定值 2 ( p2617[1] )

0:1:0 : 内部位置设定值 3 ( p2617[2] )

0:1:1 : 内部位置设定值 4 ( p2617[3] )

1:0:0 : 内部位置设定值 5 ( p2617[4] )

1:0:1 : 内部位置设定值 6 ( p2617[5] )

1:1:0 : 内部位置设定值 7 ( p2617[6] )

1:1:1 : 内部位置设定值 8 ( p2617[7] )

20.内部设定值位置控制模式下的系统调试结束。