Positionstabelle

Die Positionstabelle für den Profilpositionsmodus wird auf dieselbe Weise verwaltet wie bei den integrierten NLi-Antriebsmotoren. Sie ist wie im NILAB Starter organisiert und abgebildet. Die Positionstabelle im integrierten NLi-Antriebsmotor kann in jedem Gateway-Modus über SDO 0x8001-0x800A geändert werden: CAN oder MODBUS RTU.

16#8001:16#00	POS_TABLE_ROW1			---
16#8002:16#00	POS_TABLE_ROW2			---
16#8003:16#00	POS_TABLE_ROW3			
16#8004:16#00	POS_TABLE_ROW4			
16#8005:16#00	POS_TABLE_ROW5			
16#8006:16#00	POS_TABLE_ROW6			
16#8007:16#00	POS_TABLE_ROW7			
16#8008:16#00	POS_TABLE_ROW8			
16#8009:16#00	POS_TABLE_ROW9			
16#800A:16#00	POS_TABLE_ROW10			

Jede Zeile enthält denselben Parameter, wie von der NILAB-Starter-Software unter Windows angegeben.
Bewegungstyp: (1→Trapezoidal, 2→Dreieckförmig, 3→Polynom, 4→Sinusförmig, 5→Kraft).
Zielposition (in Mikrometern), A_TIME (Beschleunigungszeit), B_TIME (Konstantgeschwindigkeitszeit), C_TIME (Verzögerungszeit).
WAIT_TIME (Wartezeit) und TRIGGER_MODE (1→Digitaleingang steigende Flanke, 2→Digitaleingang fallende Flanke, 3→Digitaleingang High-Pegel, 4→Digitaleingang Low-Pegel, 5→CAN-Sync)

16#8001:16#00	POS_TABLE_ROW1			---
:16#01	MOTION_TYPE	RW	UINT	3
:16#02	TARGET_POS	RW	UDINT	15000
:16#03	A_TIME	RW	UDINT	150000
:16#04	B_TIME	RW	UDINT	0
:16#05	C_TIME	RW	UDINT	0
:16#06	WAIT_TIME	RW	UINT	10
:16#07	TRIGGER_MODE	RW	UINT	1
16#8002:16#00	POS_TABLE_ROW2			---
:16#01	MOTION_TYPE	RW	UINT	3
:16#02	TARGET_POS	RW	UDINT	50000
:16#03	A_TIME	RW	UDINT	150000
:16#04	B_TIME	RW	UDINT	0
:16#05	C_TIME	RW	UDINT	0
:16#06	WAIT_TIME	RW	UINT	10
:16#07	TRIGGER_MODE	RW	UINT	1

Um die aktuelle Slave-ID zum Lesen und Schreiben auszuwählen, wird das SLAVE_ID-PDO (0x7001) verwendet. Jedes Mal, wenn dieser Wert geändert wird, werden die POS_TABLE-Daten aktualisiert. Jede SDO-Schreiboperation auf diese Register erzeugt eine Schreibsequenz zum NLi-Motor auf der aktuellen Slave-ID (0x6001).

From:
https://www.nilab.at/dokuwiki/ - **NiLAB GmbH Knowledgebase**

Permanent link:
https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=de:gtw_ethercat:position_table

Last update: **2026/09/11 13:16**