So verwenden Sie die Positionierung mit erweiterten PDOs

Um eine Profilposition mit erweiterten PDOs zu starten, führen Sie die folgenden Schritte aus:

1. Standard-Bewegungsparameter festlegen

Bitte setzen Sie die Parameter auf Standard- oder Startwerte, zum Beispiel:

PDO-Parameter	Name	Einheit	Wert
Application.TargetPosition	Zielposition (mm)	INT	10
Application.target_speed	Profilgeschwindigkeit (mm/s)	INT	500
Application.acc_rate	Beschleunigungsrate (m/s²)	INT	1
Application.dec_rate	Verzögerungsrate (m/s²)	INT	1

Bitte beachten Sie, dass die Position in mm und die Beschleunigungs- und Verzögerungsraten in m/s² eingestellt werden.

2. Betriebsart auf Profilpositionsmodus setzen

Setzen Sie das command word auf **13** (dez). Die Betriebsart ändert sich zu Profilpositionsmodus.

3. Homing

Setzen Sie das command word auf **1** (dez). Der Motor führt das Homing-Verfahren aus und erreicht die mechanischen Anschläge.

4. Bewegung starten

Setzen Sie das command word auf **10** (dez), um das Bewegungsprofil zu aktivieren. Wenn die Positionierung abgeschlossen ist und die Zielposition erreicht wird, wechselt Bit 12 des status words auf 1 und dann auf 0.
Wenn das command word auf 10 bleibt, folgt der Motor bei jeder Änderung des Zielpositionswerts dem angeforderten Wert.

Bitte beachten Sie, dass Sie, um die Änderung der Position aufgrund eines neuen Werts zu stoppen, das command word auf 11 (dez) setzen müssen, was Bewegung stoppen entspricht,

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

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

Last update: **2026/09/13 18:27**