Tabella di posizione

La tabella di posizione per la modalità posizione a profilo è gestita nello stesso modo dei motori integrati NLi. È organizzata e mappata come in NILAB Starter. La tabella di posizione nel motore integrato NLi può essere modificata usando SDO 0x8001-0x800A in ogni modalità gateway: CAN o 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			

Ogni riga contiene lo stesso parametro riportato dal software NILAB Starter su Windows.
Tipo di movimento: (1→Trapezoidale, 2→Triangolare, 3→Polinomiale, 4→Sinusoidale, 5→Forza).
Posizione target (in micron), A_TIME (tempo di accelerazione), B_TIME (tempo a velocità costante), C_TIME (tempo di decelerazione).
WAIT_TIME (tempo di attesa) e TRIGGER_MODE (1→fronte di salita ingresso digitale, 2→fronte di discesa ingresso digitale, 3→livello alto ingresso digitale, 4→livello basso ingresso digitale, 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

Per selezionare l'ID slave corrente da leggere e scrivere, viene usato il PDO SLAVE_ID (0x7001). Ogni volta che questo valore cambia, i dati POS_TABLE vengono aggiornati.
Ogni scrittura SDO su questi registri genera una sequenza di scrittura al motore NLi sull'ID slave corrente (0x6001).

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

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

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