Come usare il posizionamento con PDO estesi

Per avviare una posizione a profilo usando PDO estesi, esegui i seguenti passaggi:

1. Impostare i parametri di movimento predefiniti

Imposta i parametri a valori predefiniti o di partenza, ad esempio:

Parametro PDO	Nome	Unità	Valore
Application.TargetPosition	Posizione target (mm)	INT	10
Application.target_speed	Velocità a profilo (mm/s)	INT	500
Application.acc_rate	Tasso di accelerazione (m/s²)	INT	1
Application.dec_rate	Tasso di decelerazione (m/s²)	INT	1

Considera che la posizione è impostata in mm e i tassi di accelerazione e decelerazione sono impostati in m/s².

2. Impostare la modalità operativa a Modalità posizionamento a profilo

Imposta il command word a **13** (dec). La modalità operativa cambierà a Modalità posizionamento a profilo.

3. Homing

Imposta il command word a **1** (dec). Il motore esegue la procedura di homing raggiungendo gli arresti meccanici.

4. Avviare il movimento

Imposta il command word a **10** (dec) per abilitare il profilo di movimento. Quando il posizionamento è completato raggiungendo la posizione target, il bit 12 dello status word cambia a 1 e poi a 0.
Se il command word rimane fissa a 10, a ogni cambio del valore della posizione target il motore segue il valore richiesto.

Nota che, per fermare il cambio di posizione dovuto a un nuovo valore, imposta il command word a 11 (dec) corrispondente a Stop motion,

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

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

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