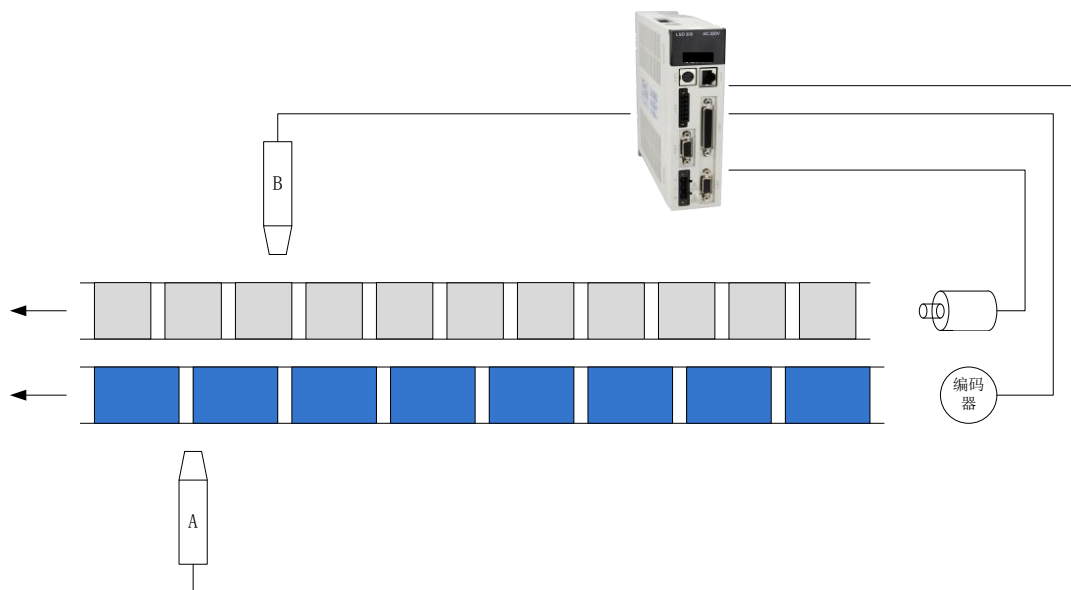


LSD 型伺服驱动器间歇对标功能使用说明

间歇对标功能用于实现主从轴的间歇同步。机器结构简化如下图所示：



1>相关参数

Pn0=6, 设定为 PLC 运动控制模式

Pn800=8, 设定为间歇对标模式。

同步使能开关 Pn1100: 为 0 时不跟随底纸, 为 1 时启动与底纸同步。

前置脉冲数 Pn1107-Pn1108: 设定 A 传感器有效沿出现到电机启动的编码器脉冲数(主轴), 0-2147483647。

加速区宽度 Pn1109-Pn1110: 设定电机从启动到达到同步速度对应的编码器脉冲数(主轴), 0-2147483647。

减速区脉冲量 Pn1111-Pn1112: 设定电机从开始减速到停止的电机脉冲数(从轴), 0-2147483647。

送标脉冲量 Pn1113-Pn1114: 设定 B 传感器有效沿出现后继续送标的电机脉冲数(从轴), 0-2147483647。

测频周期 Pn1115: 设定测频的周期时间, 范围 1-65535, 单位 0.5ms

测频结果 Pn1036-Pn1037: 记录每个测频周期内的主轴脉冲量, 每个测频周期更新一次。

主轴方向标志 Pn1031, 为 0 表示方向正确, 为 1 表示方向错误。

运行状态标志 Pn1032, 为 0 表示空闲, 为 1 表示运行中。

电子齿轮分子、分母 Pn415、Pn416: 合理设定使底纸和标签同步运行时相对速度为零。

电机旋转方向 Pn412: 0-CCW, 1-CW, 用来调整电机旋转方向的正反, 以配合机械。

传感器 A 有效沿选择 Pn1101: 0 为上升沿, 1 为下降沿。

传感器 B 有效沿选择 Pn1102: 0 为上升沿, 1 为下降沿。

2>信号说明

PG_X0: 连接传感器 A

PG_X1: 连接传感器 B

3>使用说明

主轴运行起来时，如果同步使能开关打开，则不停扫描 A 传感器的有效沿，如果发现了有效沿，开始对主轴编码器脉冲计数，直到达到设定的前置脉冲，达到前置脉冲后，启动电机在设定加速区内达到同步速度，之后保持同步速度，在启动后不停扫描 B 传感器的有效沿，如果发现了有效沿，开始对电机增量脉冲进行计数，并计算指定减速区电机总脉冲数，如果剩余脉冲数小于等于减速总脉冲数，则进入减速过程，将脉冲发完后电机停止。

