

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/s ²)	INT	1
Application.dec_rate	Verzögerungsrate (m/s ²)	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 Befehlswort auf **13** (dez). Die Betriebsart ändert sich zu Profilpositionsmodus.

3. Homing

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

4. Bewegung starten

Setzen Sie das Befehlswort auf **10** (dez), um das Bewegungsprofil zu aktivieren. Wenn die Positionierung abgeschlossen ist und die Zielposition erreicht wird, wechselt Bit 12 des Statusworts auf 1 und dann auf 0.

Wenn das Befehlswort auf 10 bleibt, folgt der Motor bei jeder Änderung des Zielpositions werts dem angeforderten Wert.

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

Last
update:
2026/09/11 16:52 de:integrated_drive_motors:position_pdo_ext https://dokuwiki.nilab.at/doku.php?id=de:integrated_drive_motors:position_pdo_ext

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

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

Last update: **2026/09/11 16:52**

