

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/s ²)	INT	1
Application.dec_rate	Tasso di decelerazione (m/s ²)	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 la command word a **13** (dec). La modalità operativa cambierà a Modalità posizionamento a profilo.

3. Homing

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

4. Avviare il movimento

Imposta la command word a **10** (dec) per abilitare il profilo di movimento. Quando il posizionamento è completato raggiungendo la posizione target, il bit 12 della status word cambia a 1 e poi a 0. Se la 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 la command word a 11 (dec) corrispondente a Stop motion,

Last update:

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

From:

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

Permanent link:

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

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

