

A9 伺服驱动器外部输入通道选择

参考指南

文件号：MSDRG01a
创建日期：2014/04/10

引言	3
1 外部输入通道选择	4
1.1 外部输入通道选择参数设置	4
1.2 使用举例	5
文档更新内容	6

首先阅读这里

关于这份说明文档

这份参考指南是适用于新版 A9 伺服驱动器（2014-04-10 后生产），假设用户需要本文档所描述的功能请先在线更新伺服程序。

这份文档描述了外部输入通道选择的使用方法，其包含下面信息：

- 外部输入 X0~X15 通过参数设置指向的指定的内部功能输入

1 外部输入通道选择

这部分描述了怎样使用对应参数配置外部输入 X0~X15，指向指定的功能。

1.1 外部输入通道选择参数设置

外部输入端配置功能需要把 Pr5D 的 bit10 置 1，将该功能打开后，外部输入 X0~X15 直接由参数 Pr100~Pr10F 设置输入信号应该分配到指定的功能。

如果把 Pr5D 的 bit10 置 0，则外部输入的 X0~X15 保持原有输入功能。

参数 Pr100 ~ Pr10F 的设置可以参考表一：

表一：

参数 Pr100 ~ Pr10F 设置						
参数值	根据工作模式区分输入功能					
	速度模式 (Pr51=0)	位置模式 (Pr51=1)	模拟调速模式 (Pr51=2)	混合控制模式 (Pr51=3)	增量调速模式 (Pr51=4)	LPCM 定长模式 (Pr51=5)
0	内部速度选择 1	位置偏差清除			触控调速增	请求找原点输入
1	内部速度选择 2				触控调速减	原点信号输入
2	内部速度选择 3					停止输入
3	混合模式选择					
4	速度方向控制		速度方向控制			LPCM 启动信号输入
5	CWL 行程限位/正转脉冲指令禁止/正转驱动禁止/正转转矩控制(由 Pr7D 参数定义)					
6	伺服使能输入					
7	CCWL 行程限位/反转脉冲指令禁止/反转驱动禁止/反转转矩控制(由 Pr7D 参数定义)					
8	报警清除输入					
9	NC	NC	NC	NC	NC	NC
10	NC	NC	NC	NC	NC	NC
11	NC	NC	NC	NC	NC	NC
12	NC	NC	NC	NC	NC	NC
13	NC	NC	NC	NC	NC	NC
14	NC	NC	NC	NC	NC	NC
15	NC	NC	NC	NC	NC	NC

表二：参数默认值

参数号	参数说明	默认值
Pr100	配置 X0 指向的功能	0
Pr101	配置 X1 指向的功能	1
Pr102	配置 X2 指向的功能	2
Pr103	配置 X3 指向的功能	3
Pr104	配置 X4 指向的功能	4

Pr105	配置 X5 指向的功能	5
Pr106	配置 X6 指向的功能	6
Pr107	配置 X7 指向的功能	7
Pr108	配置 X8 指向的功能	8
Pr109	配置 X9 指向的功能	9
Pr10A	配置 X10 指向的功能	10
Pr10B	配置 X11 指向的功能	11
Pr10C	配置 X12 指向的功能	12
Pr10D	配置 X13 指向的功能	13
Pr10E	配置 X14 指向的功能	14
Pr10F	配置 X15 指向的功能	15

1.2 使用举例

现在想要外部输入 X0 具备伺服使能的功能。

第 1 步：把参数 Pr5D 的 bit10 置 1，打开输入端配置功能。

第 2 步：把参数 Pr100 设置为 6，使 X0 指向拥有伺服使能输入功能。

设置完成，该功能立即生效，不需重启。

文档更新内容

2014-04-10: 首建文档 MSDRG01a.doc

2014-05-07: 修改了说明，删除逻辑图，改成用表格说明。