

Quick
Operation

**ONLINE
SUPPORT**



PND2电机整定识别教程



目录 (点击对应目录可跳转)

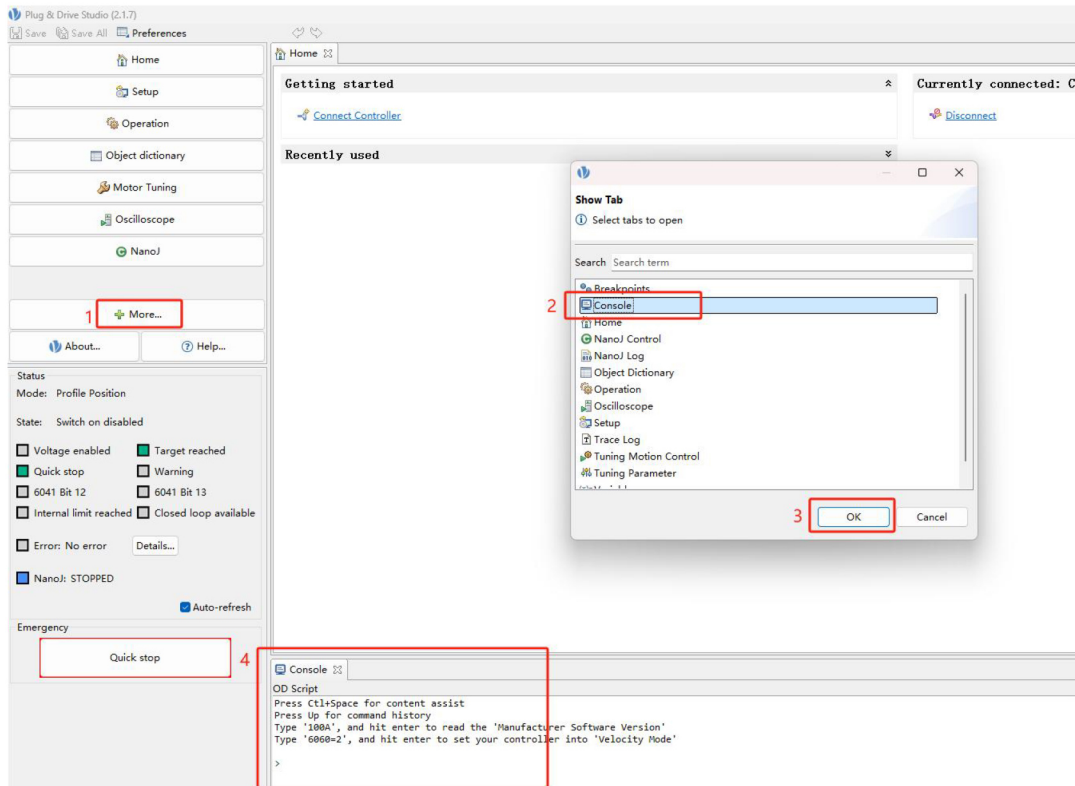
一、将驱动器连接上PNDS2-----	2
二、设置电机基本参数-----	2
三、整定到无感 -----	3
四、带霍尔的电机整定 -----	3
五、带增量编码器的电机整定 -----	4
六、带绝对值编码器的电机整定 -----	5

通常在第一次使用一套驱动器与电机时，需要进行一次整定，让驱动器读取电机的基本参数。
比如 A 驱动器和 A 电机第一次搭配使用时，需要进行整定，假如需要更换电机，即 A 驱动器与 B 电机重新配套使用，也需要进行整定。

1、将驱动器连接上 PNDS2

2、设置电机基本参数

1. 打开 Console 窗口



2. 设置必须的几个参数，如下：

我们以一个无刷电机为例（通常驱动器默认为步进电机即2030=50），必须设置电机的极对数、峰值电流、额定电流、最大电流过载时间。
具体的参数值电机的规格书。

输入 2030=5

输入 2031=5800 回车

输入 203B:01=2900 回车

注意这里的“:”必须使用英文。 回车

输入 203B:02=2000 回车



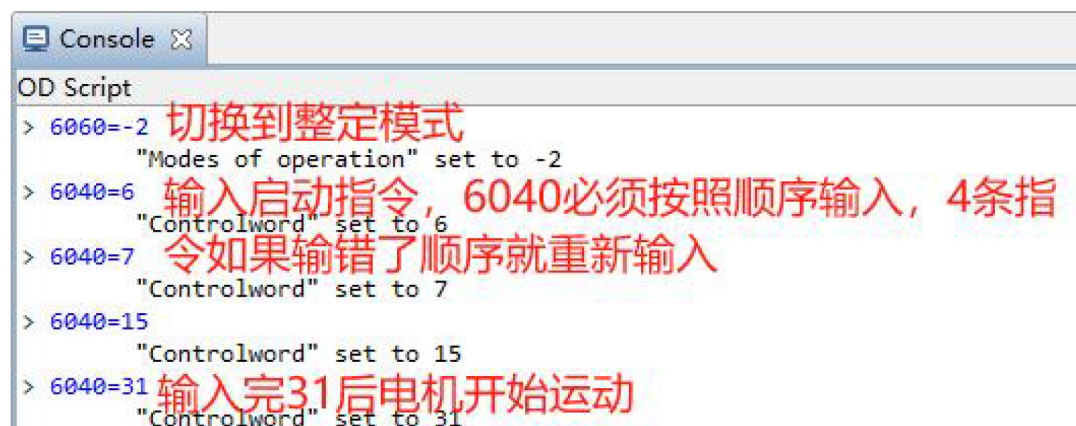
3、整定到无感

无感闭环控制是指电机不带物理传感器（编码器、霍尔等）的控制方法。
 注意在整定时。电机必须空载，保证电机可以正反自由转动 5-10 圈。

1. 输入启动整定的指令。

输入 6060=-2 回车
 输入 6040=6 回车
 输入 6040=7 回车
 输入 6040=15 回车
 输入 6040=31 回车

电机“滴”一声开始转动，电机停止后，整定结束。



```

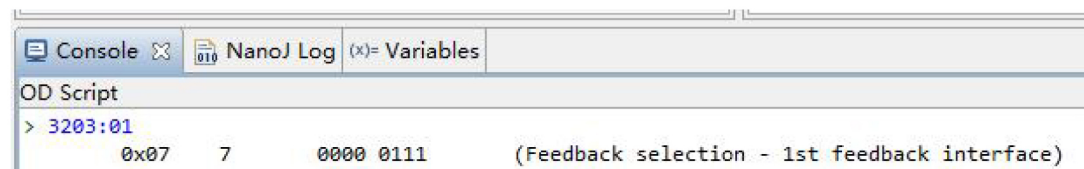
> 6060=-2 "Modes of operation" set to -2
> 6040=6 "Controlword" set to 6
> 6040=7 "Controlword" set to 7
> 6040=15 "Controlword" set to 15
> 6040=31 "Controlword" set to 31
  
```

切换到整定模式
输入启动指令，6040必须按照顺序输入，4条指令如果输错了顺序就重新输入
输入完31后电机开始运动

2. 查询整定参数。

输入 3203:01 回车

可以看到 3203:01 的值为 7，说明整定成功了，电机已经进入无感闭环了。



```

> 3203:01
0x07 7 0000 0111 (Feedback selection - 1st feedback interface)
  
```

4、带霍尔的电机整定

注意在整定时。电机必须空载，保证电机可以自由转动 5-10 圈。

1. 输入启动整定的指令

输入 6060=-2 回车
 输入 6040=6 回车
 输入 6040=7 回车
 输入 6040=15 回车
 输入 6040=31 回车

电机“滴”一声开始转动，电机停止后，整定结束。

```

Console X
OD Script
> 6060=-2 切换到整定模式
      "Modes of operation" set to -2
> 6040=6 输入启动指令，6040必须按照顺序输入，4条指
      "Controlword" set to 6
> 6040=7 令如果输错了顺序就重新输入
      "Controlword" set to 7
> 6040=15
      "Controlword" set to 15
> 6040=31 输入完31后电机开始运动
      "Controlword" set to 31

```

2. 查询整定参数。

输入 3203:02 回车

可以看到 3203:02 的值为 7，说明整定成功了，电机成功识别到霍尔了。

```

Console X
OD Script
> 3203:02
      0x07    7      0000 0111    (Feedback selection - 2nd feedback interface)
>

```

5、带增量编码器的电机整定

注意在整定时。电机必须空载，保证电机可以正反自由转动 5-10 圈。

1. 输入启动整定的指令。

输入 6060=-2 回车

输入 6040=6 回车

输入 6040=7 回车

输入 6040=15 回车

输入 6040=31 回车

电机“滴”一声开始转动，电机停止后，整定结束。

```

Console X
OD Script
> 6060=-2 切换到整定模式
      "Modes of operation" set to -2
> 6040=6 输入启动指令，6040必须按照顺序输入，4条指
      "Controlword" set to 6
> 6040=7 令如果输错了顺序就重新输入
      "Controlword" set to 7
> 6040=15
      "Controlword" set to 15
> 6040=31 输入完31后电机开始运动
      "Controlword" set to 31

```

2. 查询整定参数。

输入 3203:03 回车

可以看到 3203:03 的值为 7，说明整定成功了，电机成功识别到编码器了。

```

Console
OD Script
> 3203:03
      0x07    7      0000 0111      (Feedback selection - 3rd feedback interface)
  
```

6、带绝对值编码器的电机整定

注意在整定时。电机必须空载，保证电机可以正反自由转动 5-10 圈。

1. 输入启动整定的指令。

输入 6060=-2 回车

输入 6040=6 回车

输入 6040=7 回车

输入 6040=15 回车

输入 6040=31 回车

电机“滴”一声开始转动，电机停止后，整定结束。

```

Console
OD Script
> 6060=-2 切换到整定模式
      "Modes of operation" set to -2
> 6040=6 输入启动指令，6040必须按照顺序输入，4条指令
      "Controlword" set to 6
> 6040=7 如果输错了顺序就重新输入
      "Controlword" set to 7
> 6040=15
      "Controlword" set to 15
> 6040=31 输入完31后电机开始运动
      "Controlword" set to 31
  
```

2. 查询整定参数。

输入 3203:04 回车

可以看到 3203:04 的值为 7，说明整定成功了，电机成功识别到绝对值编码器了。

```

Console
OD Script
> 3203:04
      0x07    7      0000 0111      (Feedback selection - 4th feedback interface)
>
  
```