

Quick
Operation

**ONLINE
SUPPORT**



PNDS2 控制回零教程



目录 (点击对应目录可跳转)

一、使用PNDS2连接上电机-----	2
二、有关回零模式的基本参数-----	2
三、常用回零方式 -----	2
1、当前位置清零-----	2
2、外部零点信号回零-----	2
3、限位传感器回零-----	2
4、堵转回零-----	2
四、运行回零 -----	3
1、通过指令窗口控制回零模式运行-----	3
2、通过Operation界面控制回零模式运行-----	4

1、使用 PNDS2 连接上电机

2、有关回零模式的基本参数

• 6060	运动模式	读/写对象	6060=6, 切换回零模式.
• 6040	控制字	读/写对象	6040=6, 7, 15, 31 启动回零.
• 6098	回零方式	读/写对象	默认=35, 可选, 见下面介绍.
• 609A	回零加减速	读/写对象	默认=500.
• 6099:01	找开关速度	读/写对象	默认=50.
• 6099:02	找零速度	读/写对象	默认=10.
• 6041	状态字	只读对象	到位信号, bit12 置 1 即回零完成.
• 3240:01	限位开关	读/写对象	控制 Input 限位开关功能. 默认=0. 值“1”表示启用, 值“0”不启用. Bit 0: 负限位, 即 3240:01=1. Bit 1: 正限位, 即 3240:01=2. Bit 2: 原点, 即 3240:01=4. 三个位可以同时打开.
• 60FD	输入信号	只读对象	Input1 负限位触发=0x10001. Input2 正限位触发=0x20002. Input3 零点信号触发=0x40004.
• 203A:01	堵转电流	读/写对象	单位 mA.
• 203A:02	堵转时间	读/写对象	单位 毫秒.
• 6064	实时位置	只读对象	
• 606C	实时速度	只读对象	

注: 写入的参数需要保存, 保存之后下次断电之后依然生效.

保存指令为 1010:01=1702257011.

3、常用回零方式

1. 当前位置清零

回零方式 6098=35.

电机表现无动作, 回零完成后, 当前位置数据会清 0.

2. 外部零点信号回零

回零方式 6098=21, 向后找外部零点.

回零方式 6098=19, 向前找外部零点.

启动之后, 电机往零点方向运动, 碰到零点传感器后停止.

注: 外部找零方式需要将外部零位信号接 input3, 并设置对象 3240:01=4.

3. 限位传感器回零

回零方式 6098=17, 负限位找零点.

回零方式 6098=18, 正限位找零点.

启动之后, 电机往正或负限位方向运动, 碰到限位传感器后停止.

注: 限位找零方式需要将负限位信号接 input1, 正限位信号接 input2, 并设置对象 3240:01=1(负限位)或 3240:01=2(正限位)或者 3240:01=3(同时启用正负限位).

4. 堵转回零

回零方式 6098=-17, 堵转找零(正向).

回零方式 6098=-18, 堵转找零(反向).

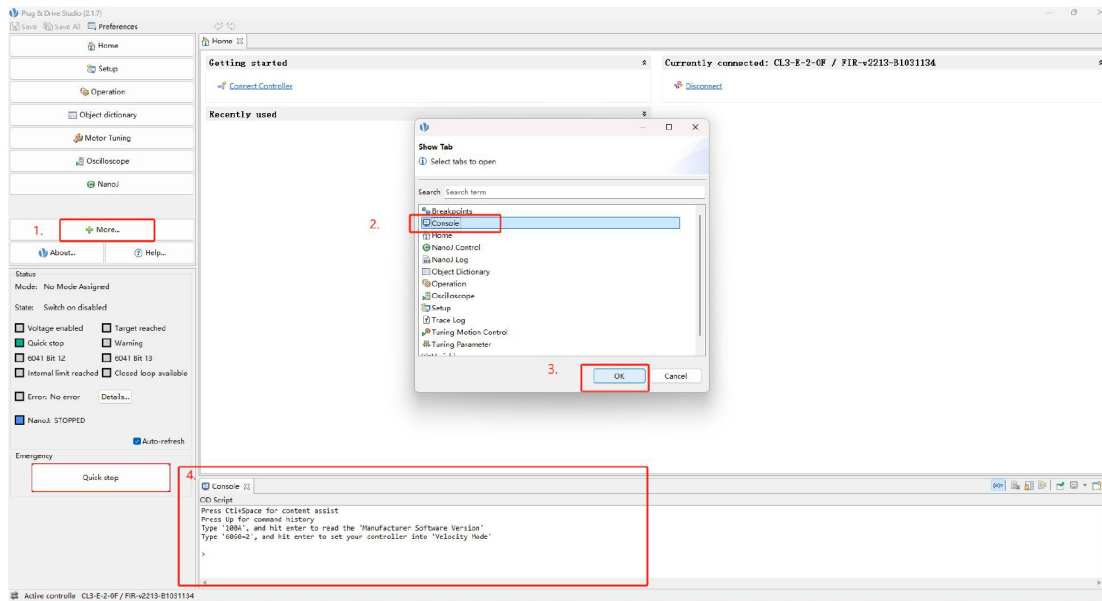
启动之后, 电机往正向或负向运动, 碰到硬件限位后停止.

注: 该模式需配编码器或霍尔, 必须设置合适的堵转电流和堵转时间.

4、运行回零

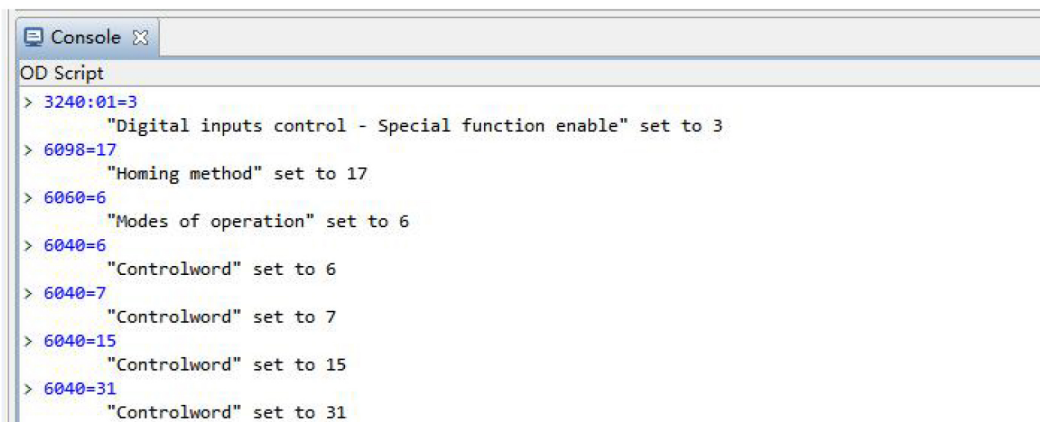
1. 通过指令窗口控制回零模式运行

(1) 打开 Console 窗口。



(2) 在 Console 窗口输入启动指令. 以负限位回零为例:

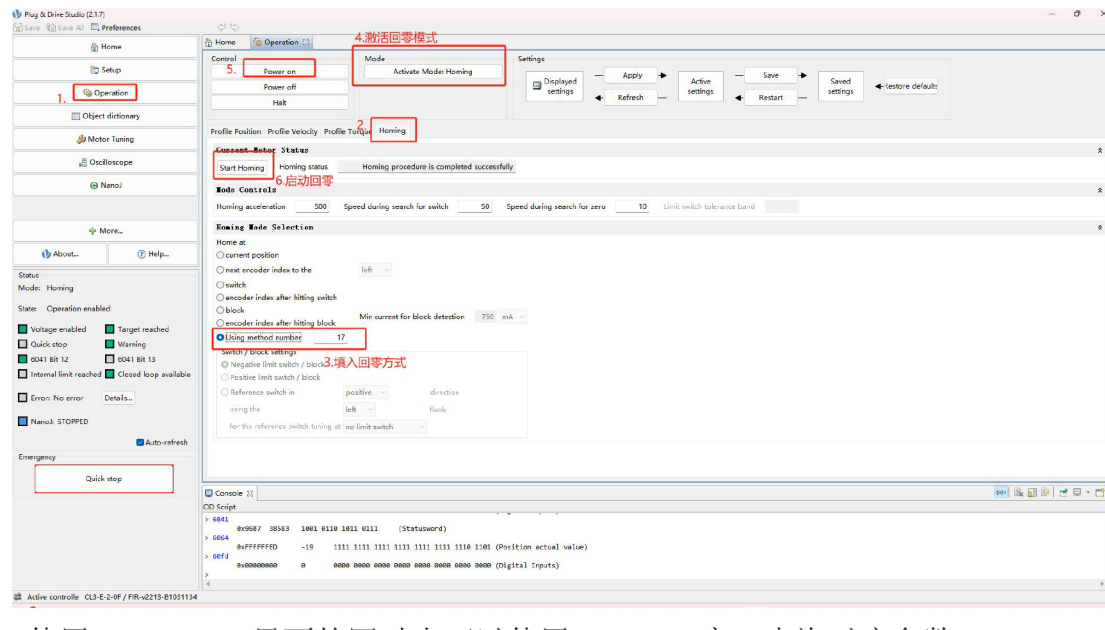
输入 3240:01=3 回车 开启限位, 该参数可存储
 输入 6098=17 回车 选择回零方式, 该参数可存储
 输入 6060=6 回车 切换回零模式
 输入 6040=6 回车
 输入 6040=7 回车
 输入 6040=15 回车
 输入 6040=31 回车 6040必须按顺序输入, 输错了请重新输入.
 这时电机开始向负限位运动, 碰到负限位后电机停止转动.



输入 6041 回车 查看回零状态, 6041 的 bit12 置 1, 回零完成.

```
> 6041
0x9687 38583 1001 0110 1011 0111 (Statusword)
```

2. 通过 Operation 界面控制回零模式运行
按下面步骤点击按钮运行:



使用 Operation 界面的同时也可以使用 Console 窗口查询对应参数.