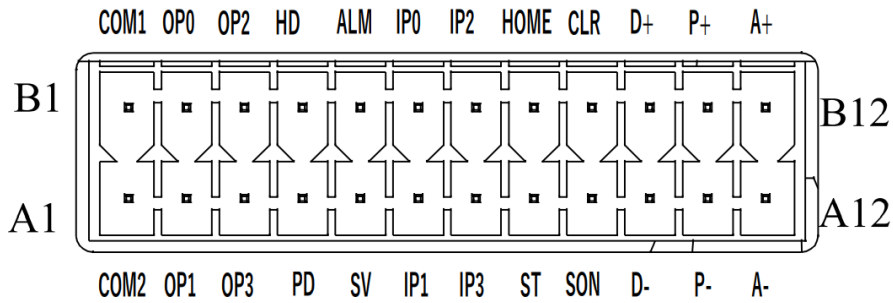


CP2 伺服--皮带追踪功能

利用两个输入信号的时间差测量皮带的追踪速度，当第二个信号输入后，启动跟踪，当达到追踪速度后输出同步完成信号 ON，当追踪结束，开始减速时，同步完成信号 OFF。当伺服出现报警时，同步完成信号强制 OFF。这里开始减速前 20mm 处将同步信号 OFF，以防止执行动作的夹爪等设备响应时间过慢导致的响应期间不同步问题。



其中 IP0 为第一触发信号，IP1 为第二触发信号，OP0 为同步完成信号。
OP0 信号无法直接驱动电磁阀等大电流设备，需要经过 IO 板放大。其接线如下



驱动器设置：83 号参数修改为 25，皮带追踪模式。

位置指令设置：

序号	位置目标 (mm)	速度 (mm/s)	加速度 (G)	减速度 (G)	推压电流 (%)	定位距离 (mm)	区域+(mm)	区域-(mm)	加减速方式	位置模式	节电方式	指令类型	跳转	等待 (ms)	备注
0	200.00	300.00	0.30	0.30	0.00	0.10	0.00	0.00	0	0	0	1	1	0	
1	0.00	500.00	0.30	0.30	0.00	0.10	0.00	0.00	0	0	0	1	0	0	触发后等待时间
2															完成后跳转到
3															

第 0 条指令表示追踪指令，其中速度表示两个传感器之间的距离，真正运行的速度会根据两个传感器触发的时间差计算出来。追踪完成后需要跳转到第 1 条指令，自动回到起始点。然后继续等待传感器信号触发。这里要说明的是第一条指令的等待时间为传感器触发运动后等待的时间。

起始点的位置最好设置为 0，这样每次上电后驱动器可以自动回零到零位 (78 号参数设置为 1)。如果零位和实际的起始点有偏差，则可以通过调整零位偏移 (74 号参数) 来将零点推移到起始点位置。

为了上电后自动使能，还需要将 100 号参数设置 1。

因此，需要设置的参数包括：

83 号参数：25

74 号参数：1

78 号参数：需要的偏移量

76 号参数：30

100 号参数：1