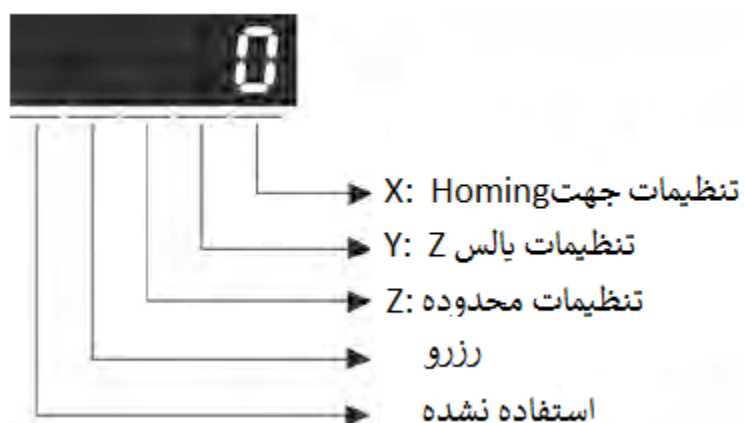


Homing در سروو درایو A2

سروو درایو دلتا A2 دارای مد Homing می باشد . این مد بدین صورت است که سروو در هر پوزیشن با هر تعداد دوری که باشد با فعال نمودن این مد ، سروو به پوزیشن تعیین شده به عنوان پوزیشن Home باز می گردد .

پارامتر P5-04 (Homing Mode) : 0508H / 0509H

این پارامتر فقط در مد PR (پوزیشن داخلی) عمل می کند . این پارامتر برای تعیین مشخصات Homing سروو موتور تعریف شده است .



W	Z	Y	X
	۰ تا ۱	۰ تا ۲	۰ تا ۸
ر ز ر و	وقتی که limit switch وجود دارد : Z=0 پس از رسیدن به limit switch ، سیگنال limit switch را فعال می کند . Z=1 پس از رسیدن به limit switch ، موتور در جهت چپگرد حرکت می کند .	Y=0 توقف و برگشت به پالس Z	X=0 به صورت راستگرد تا PL(CCWL) که به عنوان Home تعیین شده حرکت می کند .
		Y=1 به صورت مستقیم به پالس Z می رود.	X=1 به صورت چپگرد تا NL(CWL) که به عنوان Home تعیین شده حرکت می کند .
		Y=2 پالس Z را در نظر نمی گیرد .	X=2 به صورت راستگرد تا سنسور Home (ORGP) حرکت می کند . با تغییر وضعیت ORGP از OFF به ON
			X=3 به صورت چپگرد تا سنسور Home (ORGP) حرکت می کند . با تغییر وضعیت ORGP از OFF به ON
			X=4 به صورت راستگرد تا پالس Z که به عنوان سنسور Home تعیین شده است حرکت می کند .
			X=5 به صورت چپگرد تا پالس Z که به عنوان سنسور Home تعیین

			شده است حرکت می کند .
			X=6 به صورت راستگرد تا سنسور Home (ORGP) حرکت می کند . با تغییر وضعیت ORGP از ON به OFF
			X=7 به صورت چپگرد تا سنسور Home (ORGP) حرکت می کند . با تغییر وضعیت ORGP از ON به OFF
			X=8 پوزیشن فعلی را به عنوان Home در نظر می گیرد .

پالس Z ، پالسی است که در هر دور یکبار تولید می شود .

پارامتر P5-05 : اولین تنظیمات سرعت ، سرعت بالا Homing

هنگامی که مد Homing فعال می شود ، سروو موتور با سرعت بالا تعریف شده در این پارامتر به دنبال سنسور Homing می گردد .

پارامتر P5-06 : دومین تنظیمات سرعت ، سرعت پایین Homing

پس از فعال شدن مد Homing و فعال شدن سرعت P5-05 ، زمانی که سنسور Homing فعال شد ، با مقدار تعیین شده در این پارامتر (سرعت پایین) در پوزیشن مربوط به سنسور Homing توقف می کند .

پارامتر P6-00

Stop Mode : پس از اتمام Homing موتور متوقف می شود.

1 تا ۶۳ : Auto Mode : پس از اتمام Homing ، موتور به Path تعیین شده در این قسمت می رود .

پارامتر P6-01

P6-01 برای تنظیم مقدار مختصات موقعیت فعلی Homing برای حرکت سیستم مختصات استفاده می شود. مقدار مختصات می تواند یک مقدار غیر صفر باشد.

DI X= 0x0127 (Return to homing origin) SHOM

با فعال شدن ورودی مربوطه ، مد Homing فعال شده و موتور با سرعت بالا تعریف شده در پارامتر P5-05 منتظر فعال شدن ورودی ORGP می ماند.

DI X =0x0124 Homing Origin: ORGP

مربوط به سنسور Home می باشد. هنگامی که ورودی مربوط به ORGP فعال می شود ، درایو به موتور فرمان می دهد که با سرعت پایین تعریف شده در پارامتر P5-06 در پوزیشن تعیین شده در پارامتر P5-04 توقف کند .

مثال :

P5-04

Parameter Name	Unit	Minimum ~ Maximum	Default	16/32 bit
P5 - 04		0x0000 ~ 0x012A	0x0000	16bit
Homing Mode				
Value		0x0022		
X=> Homing Method: X:2: Homing in forward direction: ORGP:OFF -> ON, as homing origi				
Y=> Signal Setting: Y:2 : Do not look for Z pulse				
Z=> Limit Setting: Z:0 : shows error				

(DI) P2-10

Parameter Name	Unit	Minimum ~ Maximum	Default	16/32 bit
P2 - 10		0x0000 ~ 0x015F	0x0101	16bit

DI1 Functional Planning

Value0x0101

X : Functional Setting

0x01Servo On

Z : Input Contact

☐ [0] : Normally closed (contact b)

☒ [1] : Normally opened (contact a)

(DI2) P2-11

سنسور home (ORGP) را به DI2 وصل کنید .

Parameter Name	Unit	Minimum ~ Maximum	Default	16/32 bit
P2 - 11		0x0000 ~ 0x015F	0x0104	16bit

DI2 Functional Planning

Value 0x0124

X : Functional Setting [0x24]Homing origin

Z : Input Contact

☐ [0] : Normally closed (contact b)

☒ [1] : Normally opened (contact a)

(DI3) P2-12

Parameter Name	Unit	Minimum ~ Maximum	Default	16/32 bit
P2 - 12		0x0000 ~ 0x015F	0x0116	16bit

DI3 Functional Planning

Value

X : Functional Setting

Z : Input Contact

☐ [0] : Normally closed (contact b)

☒ [1] : Normally opened (contact a)

تست

۱. ابتدا با فعال شدن DI1 ، سروو ON می شود .
۲. با فعال شدن DI3 سروو وارد مد Homing می شود و با سرعت بالا تعیین شده در پارامتر P5-05 به حرکت ادامه می دهد .
۳. هنگامی که DI2 (سنسور ORGP) فعال شد با سرعت پایین تعیین شده در پارامتر P5-06 ، و براساس مشخصات تعریف شده در پارامتر P5-04 (به صورت راستگرد ، با تغییر وضعیت ورودی ORGP از OFF به ON (در این مثال DI2) بدون در نظر گرفتن پالس Z در محل سنسور ORGP توقف می کند .

۱۲ = P5.04

سروو ON

- D13 تحریک : ۱۲۴ موتور با سرعت P5.05 می چرخد و منتظر سنسور Home origin می ماند .
- DI2 تحریک : ۱۲۷ موتور با سرعت P5.06 می چرخد تا در اولین پالس Z توقف کند .