

伺服驱动器单近点归零的设置方法

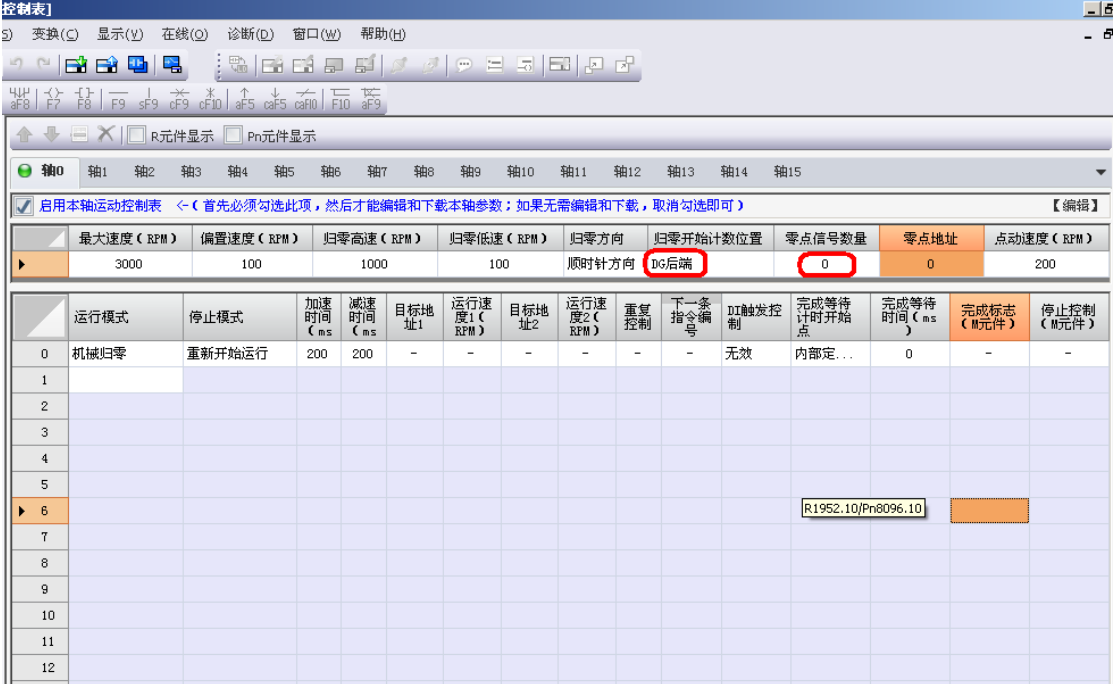
本文档说明如何使用单个近点传感器实现归零。应在充分理解机械归零指令的基础上阅读本文档。在机械安装空间不足或节约成本的前提下，使用单个传感器作为近点信号实现归零功能。

1>设置方法

接线：近点传感器连接到 PG_DG 信号，PG_P0 不连接。

软件中配置：如下图，零点信号数量填 0。

如果希望一碰到近点就停止，则归零开始计数位置选择“DG 前端”，如果希望脱离近点区域才停止，则归零开始计数位置选择“DG 后端”。



最大速度 (RPM)	偏置速度 (RPM)	归零高速 (RPM)	归零低速 (RPM)	归零方向	归零开始计数位置	零点信号数量	零点地址	点动速度 (RPM)
3000	100	1000	100	顺时针方向	DG后端	0	0	200

运行模式	停止模式	加速时间 (ms)	减速时间 (ms)	目标地址1	运行速度1 (RPM)	目标地址2	运行速度2 (RPM)	重复控制	下一条指令编号	DI触发控制	完成等待计时开始点	完成等待时间 (ms)	完成标志 (N元件)	停止控制 (N元件)
0 机械归零	重新开始运行	200	200	-	-	-	-	-	-	无效	内部定...	0	-	-

2>运行效果

启动归零后，一种典型的运行曲线如下：

