

# CVM 编程凸轮表控制

-适用 AP 系列驱动器配置的 MCK 软件

©techservo 2019 深圳市泰科智能伺服技术有限公司



泰科智能索引程序是运行在泰科智能虚拟机(CVM)程序上的驱动器控制程序。索引程序包括用来设置凸轮配置参数的函数。

接下来的索引程序函数的描述,是泰科智能索引程序用户向导的补充。使用索引程序函数前,请参考该手册。

# 索引凸轮函数:

概述: 该函数用来改变驱动器的工作模式为电子凸轮模式,并配置凸轮模式。

序列中添加一个凸轮配置步骤:

1 \_\_\_\_\_MCK 软件主屏幕上点击该按钮,打开索引程序界面。

2 单击该按钮,打开索引函数。

3 点击 Mode: Camming,选择凸轮函数,然后点击 Add 将其加入到序列中。右边即显示凸轮配置选项。如图所示

<u>N</u> ame: Camming Seq 1 <b>Steps</b>	Master Input © External © Internal 8000 gounts/s
1. Camming	Trigger Type Non <u>e</u> (Continuous) Use Master (Secondary) Encoder Index Use Input: IN2 Edge C Level Offset Forward: 0 counts Reverse: 0 counts
Error Handling Action: Abort Sequence 💌 Seguence: 💌	Active Cam Table

选择合适的参数值(如前面所述)。直接输入数值,或者输入索引程序寄存器号(R0-R31)。具体参考'*泰科索引程* 序用户向导'中的'使用寄存器向函数传值'。

## 凸轮函数注意事项:

- 使用 Camming Internal Master 函数可以对内部脉冲发生器的速度进行复位。
- 除非有另外一个索引函数,或驱动器复位,或掉电后重新上电,否则驱动器会一直工作在凸轮模式。

当函数执行时发生以下情况,序列(Sequence)会报错:

- 硬件禁止了驱动器的运行
- 驱动器发生错误相位未初始化
- 内部脉冲生成器的速度值由寄存器给出,但是寄存器中的值非法



# 凸轮内部脉冲生成器函数

概述:选择脉冲来源为内部脉冲函数生成器后看,该函数主要用来改变内部脉冲生成的速度。

### 向序列中添加一个凸轮内部脉冲生成函数:

1 \_\_\_\_\_ MCK 软件主屏幕上点击该按钮,打开索引程序界面。

2 — 单击该按钮,打开索引函数。

3 点击: Mode: Camming internal master,选择该函数,点击对话框下面的 Add 按钮,添加该函数。索引程序标签 页显示了该函数的设置界面:

Steps	
Camming Internal Mast	
	Camming Internal Master Velocity: 8000 <u>c</u> ounts/s
Error Handling Action: Abort Sequence Seguence:	

4 输入速度值。可以直接输入数值,也可以输入索引程序寄存器号(R0-R31)。请参考*泰科索引程序用户手册*查看使用寄存器向函数传值一节。

#### 凸轮内部脉冲生成函数注意事项:

当函数执行时发生以下情况,序列(Sequence)会报错:

● 使用寄存器给出速度值时,寄存器中的值非法。



深圳市泰科智能伺服技术有限公司

# Techservo(ShenZhen)Co., LTD.

地址: 深圳市南山区众冠红花岭工业区 南区2区7栋四楼东 TEL: 0755-26712201 26712221 FAX: 0755-26712958

E-mail: <u>\_sales@techservo.com</u>\_ 网站: http://.www.techservo.com