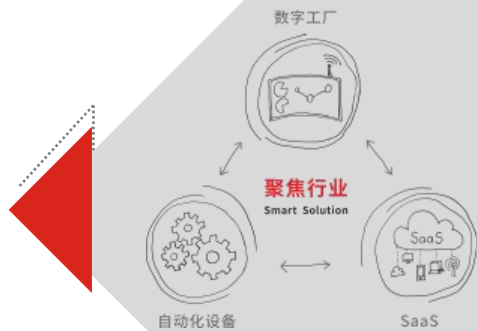


KINCO伺服多段速度应用



2022



1

KINCO多段速度模式介绍

2

实际演示

KINCO多段速度模式介绍

1. 1什么是多段速度模式

多段速度模式：

提前在驱动器内设置好多段速度，通过数字量输入来控制伺服走速度模式时，使用哪一段速度。适用于速度控制，且速度不需要频繁变动的场合。

多段速度模式与内部速度模式的异同：

- **相同点：**都是基于2种速度模式（立即速度模式、速度模式）的动作原理。
- **不同点：**多段速度模式完全基于数字I/O来控制的，通过I/O来使能驱动器，给定目标速度。内部速度模式通过通讯的方式给控制字、目标速度等参数。

1. 2 DIN速度索引

速度索引组成的BCD码决定了使用哪一速度段，其对应关系如下图：

0代表信号断开，1代表信号输入。

DIN 速度索引 0	DIN 速度索引 1	DIN 速度索引 2	对应速度段	设置值
0	0	0	Din 速度[0]	用户定义
1	0	0	Din 速度[1]	
0	1	0	Din 速度[2]	
1	1	0	Din 速度[3]	
0	0	1	Din 速度[4]	
1	0	1	Din 速度[5]	
0	1	1	Din 速度[6]	
1	1	1	Din 速度[7]	

1.3 DIN速度

参数名称	单位
Din 速度[0]	rpm
Din 速度[1]	rpm
Din 速度[2]	rpm
Din 速度[3]	rpm
Din 速度[4]	rpm
Din 速度[5]	rpm
Din 速度[6]	rpm
Din 速度[7]	rpm

1. 多段速度模式最多可以设置8段速度，DIN速度等于目标速度。
2. 多段速度模式的工作模式为3速度模式时，会使用梯形加减速。
3. DIN速度和梯形加减速需要通过上位机软件提前设置保存到驱动器。

1. 4数字I/O设置窗口



1. “使能”是用来使能驱动器的，使能后，控制字=“Din 控制字选择”，速度模式控制字需要给0x0F，可以在上位机软件上先设置“Din 控制字选择”=0x0F并保存。
2. 当“工作模式控制”输入时，工作模式 = “工作模式选择 1”，当“工作模式控制”没有输入时，工作模式 = “工作模式选择 0”，需要提前设置好“工作模式选择 0”=-3，“工作模式选择 0”=3。这样就可以通过“工作模式控制”来切换速度模式。
3. 当实际速度达到目标速度后，“速度到”就会输出信号用于反馈速度达到。

实际演示



谢谢

Thank you

Kinco 步科

聚焦行业与客户深度链接

www.kinco.cn
sales@kinco.cn