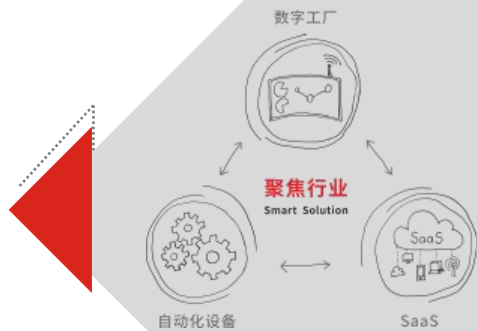


KINCO伺服位置表应用



2022



1

KINCO位置表介绍

2

实际演示

KINCO位置表介绍

1. 1什么是位置表

K5 位置表模式

控制寄存器: 0

位0-4: 下一个 位5 位6 位7 位8: 继续/停止 位9: 条件0 位10: 条件1 位11: 与/或 位12-13: 模式 位14-15: 触发

Idx	模式	触发	位置inc	速度rpm	延时ms	Acc索引	Dec索引	控制寄存器	循环	剩余
0	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0
1	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0
2	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0
3	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0
4	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0
5	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0
6	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0
7	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0
8	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0
9	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0
10	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0
11	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0
12	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0
13	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0
14	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0
15	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0
16	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0
17	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0
18	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0
19	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0
20	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0
21	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0
22	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0
23	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0
24	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0
25	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0
26	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0
27	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0
28	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0
29	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0
30	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0
31	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0

当前索引: 0

读取配置表

写入配置表

导入配置表

导出配置表

清空配置表

加速度rps/s	减速度rps/s
0	0
1	0
2	0
3	0
4	0
5	0
6	0
7	0

位置表其实就是任务表，在其中可以填入很多位置模式下运行的任务， 每个任务包括目标位置，速度，加/减速度，停止/前进下一个任务，下一个任务索引，下一个索引的条件，最大循环次数等的信息。步科的位置表可运行高达 32 个任务。

1. 2位置表编辑窗口介绍

16位控制寄存器，用于控制任务执行，最后在任务栏控制寄存器自动生成一个4位16进制数

K6 位置表模式

控制寄存器: 0

位0-4: 下一个 位5 位6 位7 位8: 继续/停止 位9: 条件0 位10: 条件1 位11: 与/或 位12-13: 模式 位14-15: 触发

Idc	模式	触发	位置inc	速度rpm	延时ms	Acc索引	Dec索引	控制寄存器	循环	剩余	加速度rps/s	减速度rps/s
0	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
1	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
2	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
3	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
4	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
5	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
6	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
7	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
8	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
9	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
10	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
11	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
12	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
13	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
14	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
15	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
16	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
17	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
18	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
19	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
20	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
21	A	忽略	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

当前索引: 0

读取配置表
写入配置表
导入配置表
导出配置表
清空配置表

模式，等于控制寄存器中的第12,13位

触发，等于控制寄存器中的第14,15位

位置、速度就是位置模式的目标位置和梯形速度，延时是执行该任务延时的时间

可以预定义7种加减速度，通过在Acc索引和Dec索引中填入对应的编号1-7来使用对应的加减速度

循环：该任务循环的次数，为0表示一直循环
剩余：该任务剩余循环的次数

显示当前正在执行任务的序号

读取配置表：读取已下载到驱动器中的配置表
写入配置表：把配置表下载到驱动器
导入配置表：从外部文件导入配置表
导出配置表：将配置表导出到外部文件
清空配置表：清空当前配置表编辑区

1. 3位置表控制寄存器功能详细介绍

- **位 0~4:** 定义下一个任务的序号，可以填入0-31。
- **位 5~7:** 保留（没有功能，不需要填写）。
- **位 8:** 继续/停止，1 表示继续执行下一个，如果条件（位 9~11）为 1，且执行次数小于循环次数，则转到下一个任务，0 表示停止，当前定位任务完成后停止。
- **位 9:** 条件 0，即数字输入口中位置表条件 0 的输入状态，1 表示条件 0 有效，0 表示条件 0 无效。
- **位 10:** 条件 1，即数字输入口中位置表条件 1 的输入状态，1 表示条件 1 有效，0 表示条件 1 无效。
- **位 11:** 执行条件，仅在条件 0 和条件 1 都有效时才起作用，1 表示“与”，执行条件=（条件 0）&&（条件 1），0 表示“或”，执行条件=（条件 0）||（条件 1）

注意：

- 如果条件 0 和条件 1 都无效，则执行条件一直为 1；
- 如果条件 0 有效，条件 1 无效，则执行条件为条件 0；
- 如果条件 0 无效，条件 1 有效，则执行条件为条件 1；

1. 3位置表控制寄存器功能详细介绍

➤ 位 12~13: 位置指令模式,

0 表示模式 A: 绝对位置指令, 设置值为目标位置;

1 表示模式 RN: 相对位置指令, 设置值是目标位置与当前目标位置的位置差,

2 表示模式 RA: 相对位置指令, 设置值是目标位置与当前实际位置的位置差。

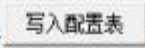
➤ 位 14~15: 触发, 位置表运行条件。当输入口的激活位置表信号触发时, 驱动器将检查是否有定位任务正在执行。如没有正在执行的任务, 则位 14~15 不起作用; 如有正在执行的任务, 则按位 14~15 的定义处理:

0 表示忽略, 即忽略新的位置表任务, 继续执行当前任务;

1 表示等待, 即在当前任务完成后, 立即(无延迟)执行新任务;

2 表示中断, 即中断当前任务, 立即执行新任务。

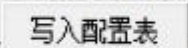
1.4 激活位置表

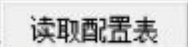
- 在完成位置表设置后，单击  按钮将其写入驱动器。
- DIN 中的激活位置表信号有效输入上升沿时，起始索引对应的任务被触发，位置表模式启动。
- DIN 中的终止位置表信号有效输入上升沿或删除输入口中的激活位置表功能，会使位置表执行完当前任务后，立即终止位置表运行。
- 如果发生故障或驱动器工作模式更改，位置表将立即中止。

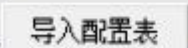


注意

窗口中位置表不会自动写入驱动器，修改位置表参数后需点击写入配置表使修改内容生效

单击  按钮可以将窗口中的位置表数值写入驱动器

单击  按钮可以将存储在驱动器中的位置表数值读取到窗口中

单击  按钮可以将现有的.pft 文件导入位置表窗口

单击  按钮可以将位置表窗口中的数据导出成.pft 文件

1. 5数字I/O设置



- **激活位置表**: 激活位置表任务，是否执行还要看控制寄存器第14,15位的设置。
- **位置表条件**: 控制寄存器第9,10位的状态。
- **位置表索引**: 位置表索引组成的BCD码决定了位置表执行任务的起始序号。
- **终止位置表**: 结束位置表任务。
- **位置表运行**: 位置表正在运行的标志。

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