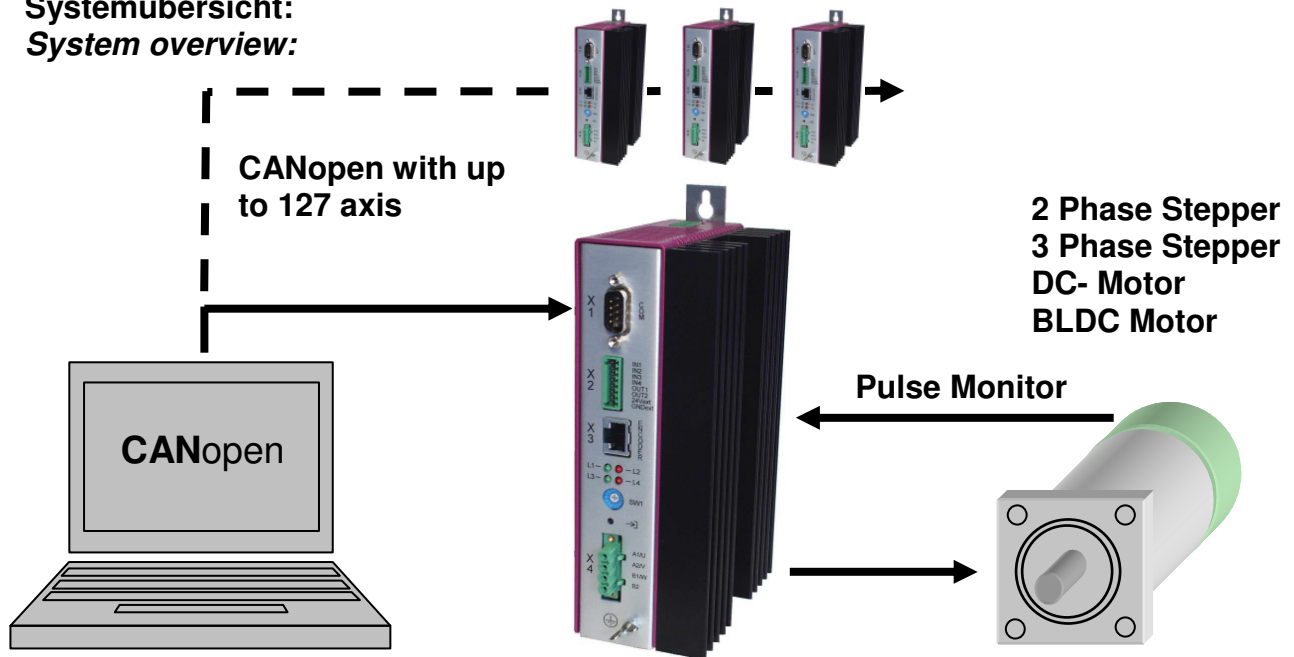


# pdcx85 mit CANopen SUI (Simple User Interface) pdcx85 with CANopen SUI (Simple User Interface)



## Systemübersicht: System overview:



## Applikationsbeispiel: Referenzfahrt starten und einfache Absolutpositionierung Application example: Reference (home) move and simple absolute positioning

COB-ID	CAN-ControlWord	Command	Data
--------	-----------------	---------	------

Beschleunigung  $1000_d$  für Referenzfahrt setzen / set acceleration  $1000_d$  for reference move

320 <sub>h</sub>	0 <sub>h</sub>	09 <sub>h</sub>	3E8 <sub>h</sub>
------------------	----------------	-----------------	------------------

Startgeschwindigkeit  $1_d$  für Referenzfahrt setzen / set start velocity  $1_d$  for reference move

320 <sub>h</sub>	0 <sub>h</sub>	0A <sub>h</sub>	1 <sub>h</sub>
------------------	----------------	-----------------	----------------

Hinweis: Referenzschalter-Suchfahrgeschwindigkeit und Freifahrgeschwindigkeit vom Referenzschalter werden mit den Maschinenparametern 44 und 45 eingestellt.

Note: Reference switch search speed and clearing speed from the switch are set with the machine parameters 44 and 45.

Referenzfahrt auf Endschalter links starten / start reference move towards left limit switch

320 <sub>h</sub>	0 <sub>h</sub>	05 <sub>h</sub>	0 <sub>h</sub>
------------------	----------------	-----------------	----------------

Statusänderung bei Erreichen des Endschalters / status change when limit switch is reached

COB-ID	CAN-StatusWord
1A0 <sub>h</sub>	0400 <sub>h</sub>

Endgeschwindigkeit  $5000_d$  für Positionierung setzen / set end velocity  $5000_d$  for positioning move

320 <sub>h</sub>	0 <sub>h</sub>	0B <sub>h</sub>	1388 <sub>h</sub>
------------------	----------------	-----------------	-------------------

Um  $100_d$  Inkremente Offset vom Endschalter fahren / move  $100_d$  increments limit switch offset

320 <sub>h</sub>	0 <sub>h</sub>	02 <sub>h</sub>	64 <sub>h</sub>
------------------	----------------	-----------------	-----------------

Statusänderung bei Position erreicht / status change when position is reached

COB-ID	CAN-StatusWord
1A0 <sub>h</sub>	0400 <sub>h</sub>

Diese Position als Null markieren / set current position to zero

320 <sub>h</sub>	0 <sub>h</sub>	07 <sub>h</sub>	---
------------------	----------------	-----------------	-----

Fahre absolut auf Position  $4000_d$  / move to absolute position  $4000_d$

320 <sub>h</sub>	0 <sub>h</sub>	01 <sub>h</sub>	FA0 <sub>h</sub>
------------------	----------------	-----------------	------------------

• Dezimalwert (<sub>d</sub>) Hexwert (<sub>h</sub>) / Decimal Value (<sub>d</sub>) Hex Value (<sub>h</sub>)