

GF403 使用说明

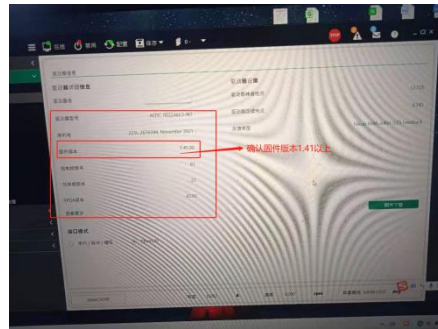
调试过程

切割小圆响应

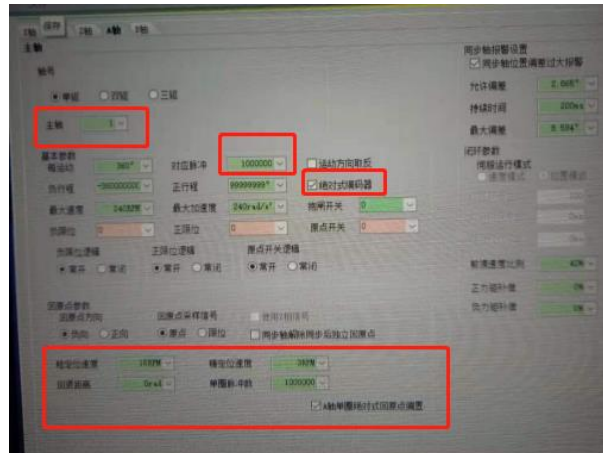
新版本 R21 闪烁

报警

1. 现场确认配置，摆动机构没有铭牌信息，驱动器信息确认一遍

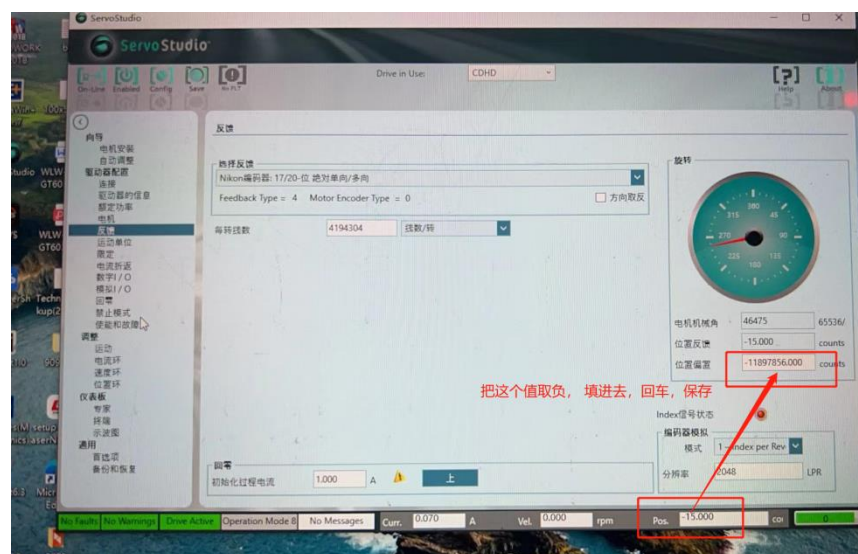
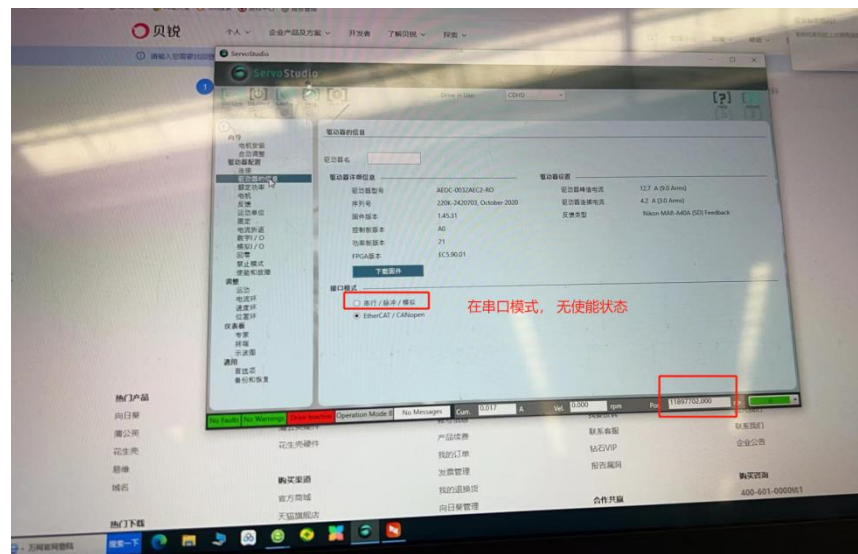


2. 总线系统正常扫描，如 BC 系统配置摆动轴为 A 轴，对应设置参数

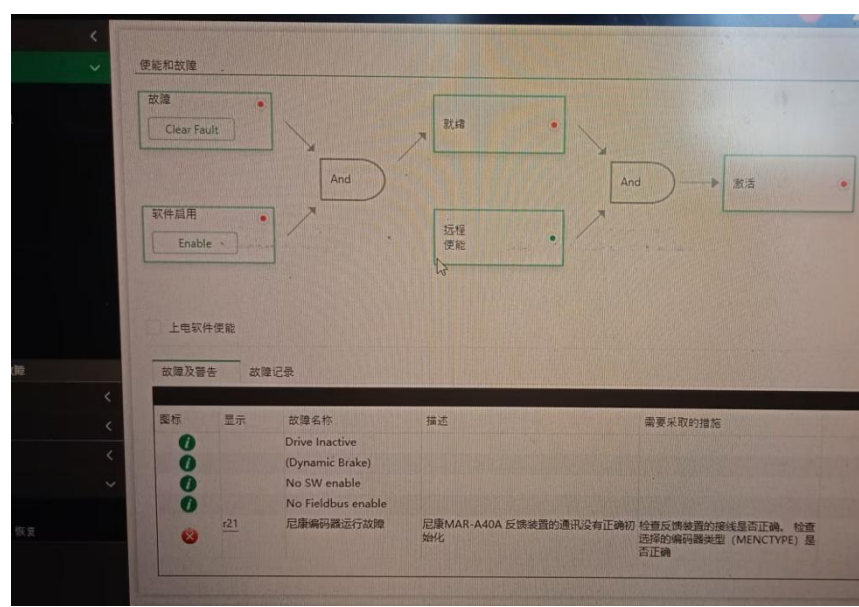
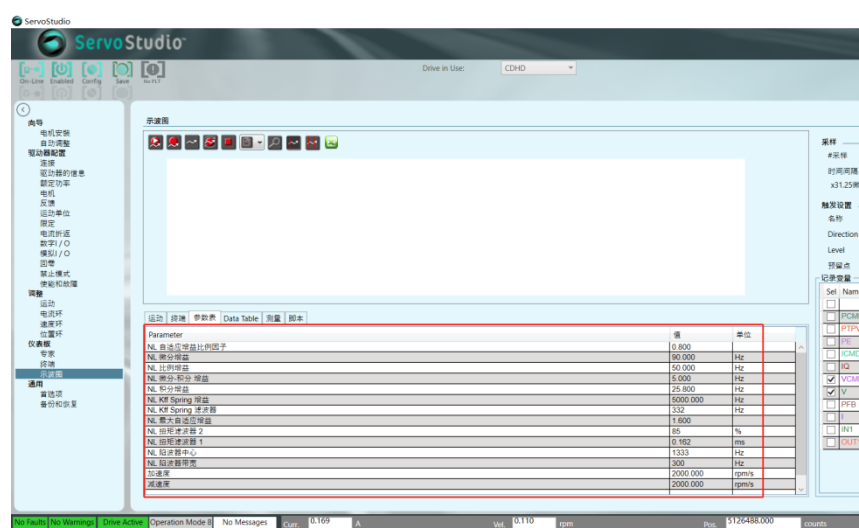
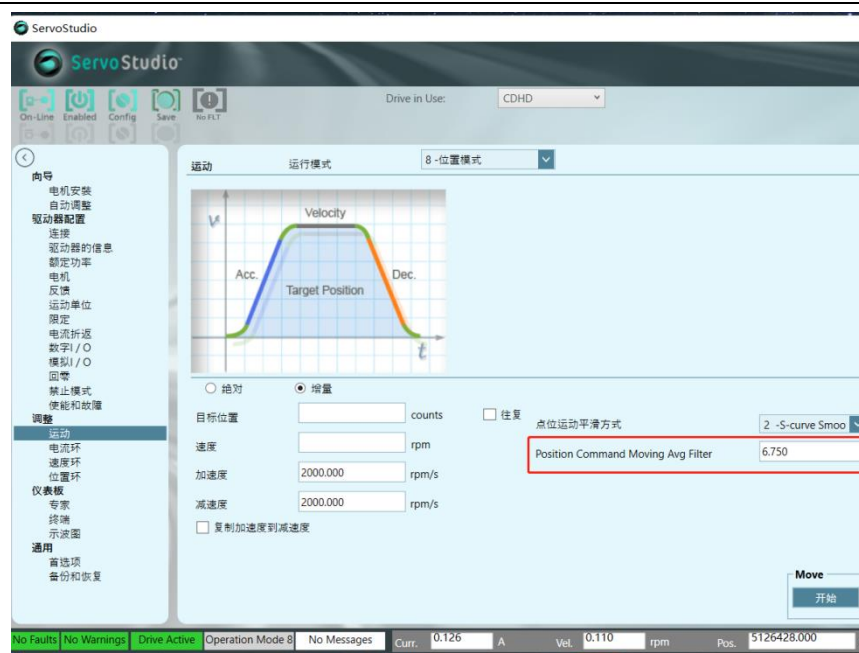


3. 系统和驱动器的单圈脉冲数要对应上，如果驱动器设置单位转换分子为 100000,老摆动机构减速比为 1:81, A 轴单圈脉冲数设置 360° 对应 8100000,
4. 新机构使用减速比是 1:101 可以设置
每运动 3.564356° ($360 \div 101 = 3.564356$) 对应脉冲 1000000 (驱动器默认的单位转换因子 1000000)
单圈脉冲数也设置 1000000

- (5) 测试 $\max \pm 45^\circ$ 摆动正常, 摆动速度和加速度不能过快避免报警
- (6) 如果请编码器零位清除不掉, 可以直接偏置的方法



如果摆动轴增益滞后, 可以适当减小这个时间, 提升响应



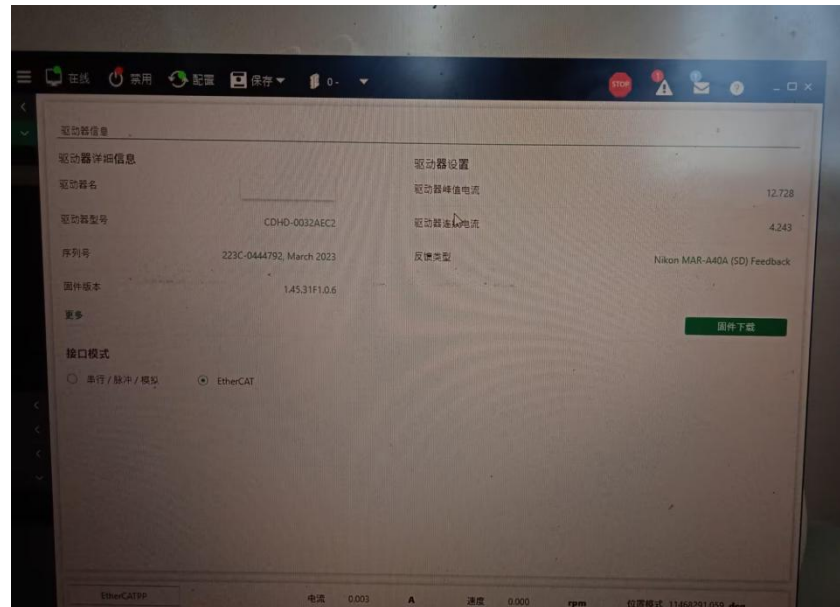
叶工

驱动器报警 R21

(1). 先检查驱动器的信息，新版本 驱动器型号：CDHD-0032AEC2
(老版本带后缀 CDHD-0032AEC2-RO)

版本：1.45.31

料号：AED02B0037



(2). 拔掉动力线编码器线接口，软件上代码指令做编码器清零，报警 R20 先不管

(3). 通过指令做编码器清零，

反馈编码器清零复位 `tmtturnreset`

反馈清零指令（驱动器报警 R40 时可用此指令清零）

`mtturnreset`

如果报警“ERR 102 Another procedure is running”，检查数字 IO 端口



把所有的 IO 端口置为 0 ， 保存

(4) . 确认清除 R21 报警之后， 重新把动力线编码器线接上， 再做一次编码器清零

反馈编码器清零复位 `tmturnreset`

反馈清零指令（驱动器报警 R40 时可用此指令清零）

`mtturnreset`

很小的偏差，可以在 反馈项去偏置

(5) . 改回 EtherCAT 模式,保存

