

Предметный указатель

Числа

- 1PosInc/Analog
 - схема назначения клемм, 5–9
 - технические данные, 5–77
- 1PosInc/Digital
 - схема назначения клемм, 3–9
 - технические данные, 3–63
- 1PosSSI/Analog
 - схема назначения клемм, 6–9
 - технические данные, 6–65
- 1PosSSI/Digital, 4–2
 - схема назначения клемм, 4–9
 - технические данные, 4–51
- 1STEP 5V/204kHz
 - схема назначения клемм, 2–8
 - технические данные, 2–39
- 3-фазный шаговый двигатель, 2–3

А

- Абсолютное позиционирование (MODE 5), 3–32, 4–24, 5–36, 6–28
- Активизация заданий, 3–16, 4–16, 5–16, 6–18
- Анализ опорного сигнала (JOB 9), 3–43, 5–56
- Анализ сигналов датчика, 4–17, 6–19
- Аппаратный конечный выключатель, 3–19, 4–19, 5–22, 6–23

Б

- Блок питания для шаговых двигателей, 2–12

В

- Вид управления, 3–18, 4–18
- Влияние деблокировки направления, 3–20, 4–20, 5–23, 6–24
- Внешние ошибки, 3–51, 4–41, 5–64, 6–53
- Выходная частота/скорость F_a , 2–16

Г

- Групповая ошибка, 3–64, 4–52, 5–78, 6–66

Д

- Датчик, 3–17, 4–17, 5–17, 6–19
- Диагностика, 3–2, 3–50, 3–64, 4–2, 4–40, 4–52, 5–2, 5–63, 5–78, 6–2, 6–53, 6–66

З

- Запуск на аппаратном конечном выключателе, 3–20, 4–20, 5–22, 6–23
- Запуск режимов, 3–15, 4–15, 5–15, 6–17

И

- Изменение замедления T_{dec} (JOB 7), 5–54, 6–46
- Изменение направления вращения, 3–17, 4–17, 5–18, 6–19
- Изменение напряжения для быстрого хода (JOB 5), 5–48, 6–41
- Изменение напряжения для медленного хода (JOB 6), 5–50, 6–42
- Изменение расстояние отключения (JOB 3), 3–41, 4–33, 5–46, 6–38
- Изменение расстояние переключения (JOB 4), 3–42, 4–34, 5–47, 6–49
- Интерфейс обратной связи, 2–32, 3–61, 4–50, 5–75, 6–63
- Интерфейс управления, 2–33, 3–60, 4–49, 5–74, 6–62
- Интерфейс управления и обратной связи, обращение при программировании на STEP7, 2–36, 3–62, 4–50, 5–76, 6–64

К

- Кабель для двигателя, 2–3
- Квотирование ошибок EXTF_ACK, 3–52, 4–42, 5–65, 6–55
- Контроль направления вращения, установка (JOB 11), 3–46, 4–36
- Концепция безопасности, 2–10, 3–11, 4–11, 5–11, 6–11
- Краткое руководство по вводу в действие
 - 1PosInc/Analog, 5–3
 - 1PosInc/Digital, 3–3
 - 1PosSSI/Digital, 4–3
 - 1PosSSI/Analog, 6–3
 - 1STEP 5V/204kHz, 2–3

Кривая обхода 1STEP 5V/204kHz, 2–14

Л

Линейная ось, 3–13, 4–13, 5–13, 6–13

М

Максимальная частота/скорость оси F_{max} ,
2–15

Н

Настройка датчика. См. Смещение
области действия датчика

Начальное положение, 3–13, 4–13, 5–13,
6–13

Начальное положение для перемещения к
опорной точке, 3–26, 5–30

О

Обзор продукта, 1PosInc/Analog, 5–2

Обзор продукта, 1PosInc/Digital, 3–2

Обзор продукта, 1PosSSI/Analog, 6–2

Область действия датчика, 4–13, 6–13

Область действия датчика, смещение
(JOB 2), 4–31, 6–37

Обнаружение ошибок, 2–38, 3–50, 4–40,
5–63, 6–53

Обработка задания, отмена, 3–38, 4–29,
5–43, 6–34

Опорный кулачок, 2–26

Основная частота, 2–17

Основы позиционирования, 2–12

Основы управляемого позиционирования,
3–12, 4–12, 5–12, 6–12

Оставшийся путь, 2–20

Останов шагового двигателя, 2–26

Останов (MODE 0), 3–21, 4–20, 5–23, 6–24

Ось, 3–17, 4–17, 5–17, 6–19

Ось вращения, 3–13, 4–13, 5–13, 6–14

Относительное позиционирование
(MODE 4), 3–35, 4–27, 5–40, 6–32

Отображение групповой ошибки, 3–64,
4–52, 5–78, 6–66

Отображение состояния DI0, 3–64, 4–52,
5–78, 6–66

Отображение состояния DI1, 3–64, 4–52,
5–78, 6–66

Отображение состояния DI2, 3–64, 4–52,
5–78, 6–66

Отображение текущих значений (JOB 15),
5–61, 6–50

Отрицательное направление, 3–13, 4–13,
5–13, 6–14

Ошибка параметризации, 3–50, 4–40,
5–63, 6–53

Ошибки параметризации, 2–32

П

Параметры 1PosInc/Analog, 5–71

Параметры 1PosInc/Digital, 3–57

Параметры 1PosSSI/Analog, 6–60

Параметры 1PosSSI/Digital, 4–47

Перемещение к опорной точке, 2–19

Перемещение к опорной точке (MODE 3),
3–22, 5–26

Переход в STOP CPU/master-устройства,
3–56, 4–46, 5–69, 6–59

Положительное направление, 3–13, 4–13,
5–13, 6–14

Пошаговый режим, абсолютный. См.
позиционирование, абсолютное

Пошаговый режим, относительный, 2–25
См. также позиционирование,

относительное; относительное
позиционирование

Привод, 3–17, 4–17, 5–17, 6–19

управление, 3–17, 4–17, 5–18, 6–19

Причины ошибок для JOB_ERR, 3–40,

3–45, 3–46, 3–50, 3–55, 4–31, 4–32,

4–36, 4–40, 4–44, 5–45, 5–49, 5–51,

5–53, 5–55, 5–58, 5–59, 5–60, 5–63,

5–68, 6–36, 6–38, 6–42, 6–43, 6–45,

6–47, 6–48, 6–50, 6–52, 6–58

Причины ошибок для POS_ERR, 3–29,

3–31, 3–34, 3–37, 3–54, 4–23, 4–26,

4–29, 4–43, 5–33, 5–35, 5–38, 5–42,

5–67, 6–27, 6–30, 6–34, 6–57

Программа управления, интерфейс, 3–15,
4–15, 5–15, 6–16

Р

Рабочая область, 3–2, 4–2, 4–13, 5–2, 6–2

Разблокирование импульсов, 2–28

Расстояние отключения, 3–13, 4–13, 5–13,
6–13

Расстояние переключения, 3–13, 4–13,
5–13, 6–13

С

Сетевой фильтр, 2–3

Сигналы датчика, 3–63, 5–78

анализ, 3–17, 4–17, 5–17, 6–19

- Сигналы управления и ответные сигналы
1PosInc/Analog, 5–74
- Сигналы управления и ответные сигналы
1PosInc/Digital, 3–60
- Сигналы управления и ответные сигналы
1PosSSI/Analog, 6–62
- Сигналы управления и ответные сигналы
1PosSSI/Digital, 4–49
- Состояние, 3–64, 4–52, 5–78, 6–66
- Состояние RESET, 3–56, 4–46, 5–69, 6–59
- Стартстопная частота F_{ss} , 2–14
- Стартстопный режим (MODE 1), 3–30,
4–22, 5–34, 6–26
- Схема назначения клемм
1PosInc/Analog, 5–9
1PosInc/Digital, 3–9
1PosSSI/Analog, 6–9
1PosSSI/Digital, 4–9
- Т**
- Текущие значения, отображение (JOB 15),
3–48, 4–38, 5–61, 6–50
- Технические данные
1PosInc/Analog, 5–77
1PosInc/Digital, 3–63
1PosSSI/Analog, 6–65
1PosSSI/Digital, 4–51
1STEP 5V/204kHz, 2–39
- Типы осей, 3–2, 4–2, 5–2, 6–2
- Точка отключения, 3–13, 4–13, 5–13, 6–13
- Точка переключения, 3–13, 4–13, 5–13,
6–13
- У**
- Ускорение/замедление, 2–16
- Установка контроля направления
вращения (JOB 11), 5–59, 6–49
- Установка фактического значения (JOB 1),
3–39, 4–30, 5–44, 6–35
- Устройство систем управления
позиционированием, 2–11, 3–11, 3–13,
4–11, 5–11, 5–13, 6–11, 6–13
- Ф**
- Функции 1PosInc/Analog, 5–14
абсолютное позиционирование, 5–14
анализ опорного сигнала, 5–14
изменение расстояния отключения,
5–14
изменение расстояния переключения,
5–14
останов, 5–14
- относительное позиционирование,
5–14
- отображение ошибок/диагностика, 5–14
- отображение текущих значений, 5–14
- перемещение к опорной точке, 5–14
- реакция на переход в STOP
CPU/master-устройства, 5–14
- стартстопный режим, 5–14
- установка фактического значения, 5–14
- функция фиксации, 5–14
- Функции 1PosInc/Digital, 3–14
абсолютное позиционирование, 3–14
анализ опорного сигнала, 3–14
изменение расстояния отключения,
3–14
изменение расстояния переключения,
3–14
останов, 3–14
относительное позиционирование,
3–14
отображение ошибок/диагностика, 3–14
- отображение текущих значений, 3–14
- перемещение к опорной точке, 3–14
- реакция на переход в STOP
CPU/master-устройства, 3–14
- стартстопный режим, 3–14
- установка фактического значения, 3–14
- функция фиксации, 3–14
- Функции 1PosSSI/Analog, 6–15
абсолютное позиционирование, 6–15
изменение расстояния отключения,
6–15
изменение расстояния переключения,
6–15
останов, 6–15
относительное позиционирование,
6–15
отображение ошибок/диагностика, 6–15
- отображение текущих значений, 6–15
- реакция на переход в STOP CPU/
master-устройства, 6–15
- стартстопный режим, 6–15
- установка фактического значения, 6–15
- функция фиксации, 6–15
- Функции 1PosSSI/Digital, 4–14
абсолютное позиционирование, 4–14
изменение расстояния отключения,
4–14
изменение расстояния переключения,
4–14
относительное позиционирование,
4–14
отображение ошибок/диагностика, 4–14
- отображение текущих значений, 4–14
- реакция на переход в STOP
CPU/master-устройства, 4–14

смещение области действия датчика,
6–15
стартстопный режим, 4–14
установка контроля направления
вращения, 4–14
установка фактического значения, 4–14
функция фиксации, 4–14
Функции 1PosSSI/Digital, смещение
области действия датчика, 4–14
Функции 1STEP 5V/204kHz, 2–19

Ц

Цель, 3–13, 4–13, 5–13, 6–13

Ч

Четырехкратный анализ, 3–17, 5–17

Ш

Шаговые двигатели, 2–12

Ф

FM STEPDRIVE, 2–3

Ж

JOB 10, отмена, 3–38, 4–29, 5–43, 6–34
JOB 9, отмена, 3–38, 4–29, 5–43, 6–34