

## 伺服驱动器外部信号触发表格指令方法

本文档说明如何使用外部 DI 触发表格指令。应在充分理解表格指令使用方法的基础上阅读本文档。使用外部 DI 触发，表格指令的启动延迟低于 0.5ms。

### 1>设置方法

设置要用来作为表格指令触发信号的输入点 PT\_TRIG。在工程树型菜单中双击对应的轴打开该轴配置界面：



在弹出的界面中双击 DI/DO 配置：



在弹出的界面中点击位置模式下想要作为触发点的端子，如下图的 DI11，在弹出的“选择端子功能”页面中点击“PT\_TRIG”，这样就将 DI11 配置为位置模式下的 PT\_TRIG 信号



设置好后点击“写入配置”，需要重新上电才能生效。



## 2>使用方法

在表格中定义定位指令，注意 DI 触发控制选择“有效”

|     | 运行模式     | 停止模式   | 加速时间 (ms) | 减速时间 (ms) | 目标地址1 | 运行速度1 (RPM) | 目标地址2 | 运行速度2 (RPM) | 重复控制 | 下一条指令编号 | DI触发控制   |
|-----|----------|--------|-----------|-----------|-------|-------------|-------|-------------|------|---------|----------|
| ▶ 0 | 相对第一速度定位 | 重新开始运行 | 200       | 200       | 10000 | 3000        | -     | -           | 0    | -       | 无效       |
| 1   |          |        |           |           |       |             |       |             |      |         | 无效<br>有效 |

在程序中初始化表格：

—— [ PTINIT ]

使能对应的表格指令，使该条指令处于等待触发状态：

—— [ PTBL K0 K0 ]

PTBL 指令执行后，对应的表格已经处于“待命”状态，如果之后 PT\_TRIG 对应的端子检测到一个上升沿，则立即启动定位运行。