

内部位置控制模式（485 控制）简易指导

1. 拨码：UML244R：SW10=ON；UM244R：SW4=ON。

2. 参数 PA-28=1。

3. 行程设置以 10.5 圈为例：

PA-51=10（设置整圈数）；

PA-52=2000（圈内脉冲数）；

拨码：SW5-8：ON,OFF,ON,OFF（4000 细分）。

说明：总行程=圈数+（圈内脉冲数÷拨码细分数）即总行程=PA51+PA52/细分数。

4. 启停控制：PA-50 为 485 控制下内部位置模式的控制字。

（1）PA-50 的 bit0 位由 0 至 1 变化时启动设置好的行程，即发送 PA-50=1 指令，启动运行。

PA-50=0（默认初始状态）

Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
0	0	0	0

PA-50=1

Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
0	0	0	1

（2）PA-50 的 bit1 由 0 至 1 变化时暂停当前行程，下次启动继续上次未完成行程，即发送 PA-50=1 指令，暂停运行。

PA-50=2

Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
0	0	1	0

（3）PA-50 的 bit2 由 0 至 1 变化时终止当前行程，下次启动继续上次未完成行程，即发送 PA-50=1 指令，终止运行。

PA-50=4

Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
0	1	0	0

（4）PA-50 的 bit3 由 0 至 1 变化时启动回零，回零模式由 PA-66 定义选择；回零用外接原点信号或限位信号由信号输入口输入，通过 PA43-PA45 定义三个输入口功能，输入口功能号详见说明书；回零速度由 PA-59，PA-60 控制，详见说明书。

PA-50=8

Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
1	0	0	0
定义值	符号	功能	功能解析
0	NULL	无功能	输入状态对系统无任何影响
1	NEGLIMIT	负向限位信号	回零模式下，用到负向限位信号回零时，用于接收负向限位信号。
2	POSLIMIT	正向限位信号	回零模式下，用到正向限位信号回零时，用于接收正向限位信号。
3	ORIGIN	原点信号	回零模式下，用到原点信号回零时，用于接收原点信号。

注意：485 通讯控制参数写入后若要保存需要给 PA-99 写入 A1，否则断电不保存（我司调试软件不需此操作）。