

# Lexium 05伺服驱动器技术指南及案例



[Lexium 05伺服驱动器技术指南及案例\\_下载链接1](#)

著者:李幼涵

出版者:机械工业

出版时间:2008-2

装帧:

isbn:9787111234456

《Lexium 05伺服驱动器技术指南及案例》主要介绍了以运动控制为核心，涵盖可编程序控制器(P

Lc), 人机界面(HMI), 变频器(VSD)控制及远程I/O的整体控制方案设计。在这里既有传统的脉冲、模拟量控制方案, 又有结构简捷的总线控制方案。在总线方案的设计中, 详细地描述了基于PLC的Modbus, Profibus-DP及CANopen的控制系统组态和编程过程, 并给出了相关案例供读者参考。在传动设计中, 关键的环节是伺服电机的选型, 因此《Lexium 05伺服驱动器技术指南及案例》详细地阐述了用选型软件计算和选型的过程, 并结合案例给出答案, 可供应用工程师学习、参考。

《Lexium 05伺服驱动器技术指南及案例》在附录中给出了常用传动系统中转动惯量的计算, 伺服系统与人机界面的连接和控制, 第三方PLC通过总线控制伺服驱动以及调试软件的安装、使用。

作者介绍:

目录: 序前言第1章 概述 1.1 Lexium05伺服驱动器概览 1.2 型号与代码 1.3 文件资料说明第2章 电气安装与接口说明 2.1 Lexium05伺服驱动器的组件与接口 2.2 EMC防护措施 2.3 电气安装 2.3.1 接线端子一览表 2.3.2 电机动力线缆制作与装配 2.3.3 电机反馈线缆的制作与装配 2.3.4 系统控制供电(CN3)接口的说明与连接 2.3.5 编码器仿真(CN5)接口的说明与连接 2.3.6 多功能端子(CNI)接口的说明与连接 2.3.7 PC或分布式操作终端(CN4)接口的说明与连接 2.3.8 抱闸控制器(HBC)接口的说明与连接 2.3.9 制动电阻的说明与连接第3章 采用脉冲方式控制Lexium05伺服驱动器 3.1 脉冲控制方式介绍 3.2 脉冲控制方式的接线 3.3 脉冲控制方式的设置第4章 采用模拟量控制Lexium05伺服驱动器 4.1 模拟量控制方式介绍 4.2 模拟量控制方式的接线 4.3 模拟量控制方式的设置第5章 采用Modbus总线通信控制Lexium05伺服驱动器 5.1 Modbus总线控制方式介绍 5.2 Modbus总线通信的硬件连接 5.3 Modbus总线通信的软件设置 5.3.1 伺服驱动器中的设置 5.3.2 rwidoplc中的组态 5.3.3 TwidoPLC中的软件编程第6章 采用CANopen总线通信控制Lexium05伺服驱动器 6.1 CANopen总线控制介绍 6.2 CANopen总线通信的硬件连接 6.2.1 伺服驱动器上的连接 6.2.2 PLC上的连接 6.3 CANopen总线通信的软件设置 6.3.1 伺服驱动器中的设置 6.3.2 PLC中的组态 6.3.3 PLC中的软件编程 6.3.4 M340的程序编写第7章 采用Profibus总线通信控制Lexium05伺服驱动器 7.1 Profibus总线控制介绍 7.2 Profibus总线通信的硬件连接 7.3 Profibus总线通信的软件设置 7.3.1 伺服驱动器的设置 7.3.2 PLC中的组态 7.3.3 PLC中的软件编程第8章 伺服系统的选型 8.1 确定传动结构, 计算转动惯量 8.2 确定运动方式和运动轨迹 8.3 计算合适的电机及驱动器匹配 8.4 输出选型报告 8.5 选型举例第9章 运动控制系统设计实例 9.1 机器介绍 9.2 工艺及控制的要求 9.3 方案的设计 9.4 伺服系统的选型 9.5 方案的实现 9.5.1 电气接线 9.5.2 主屏幕界面 9.5.3 伺服系统的参数调整和设置附录 附录A 常用物体转动惯量和转矩的计算 附录B Lexium05伺服驱动器与OMRONCPIHPLC的Modbus通信 附录C Lexium05伺服驱动器和触摸屏XBTGT的Modbus通信 附录D Lexium05伺服驱动器调试软件Powersuite的使用  
• • • • • ([收起](#))

[Lexium 05伺服驱动器技术指南及案例\\_下载链接1](#)

标签

运动控制

评论

= = 。 。 。 。 。 我是因为作者是个大帅哥才来评分的其实没看过。 。 。 嗯

-----  
[Lexium 05伺服驱动器技术指南及案例\\_下载链接1](#)

书评

-----  
[Lexium 05伺服驱动器技术指南及案例\\_下载链接1](#)