

# Control de posición de Variadores en MechatroLink.

## Implementación en TJ1

### Introducción

Hay aplicaciones en las que es necesario el control de posición de motores conectados a variadores de frecuencia. Habrá que tener en cuenta que debido a las características mecánicas y eléctricas de los drives de variadores y de los motores que se conectan a los variadores, la calidad del control nunca será tan buena como con los Servo drives y sus servomotores.

### Implementación

Al conectar el equipo o cuando se usa la instrucción MECHATROLINK(<slot>,0) el variador es reconocido en modo normal, como variador de frecuencia en mechatrolink:

Mechatrolink16[0]

CIMR: 21

El variador puede ser configurado como eje (Control de Posición) usando la instrucción INVERTER\_COMMAND(<unit>, <station>, 8, <mode>).

Donde:

<unit>	Es el numero de unidad Mechatrolink al que esta conectado el variador
<station>	Es el numero de estación que se le asigna al inversor,
<mode>	Si es distinto de cero pasamos a modo eje, si es cero vuelve a trabajar en modo variador.

El número de eje es generado como:

Numero de eje = (station – 0x21).

El variador al pasar a trabajar como eje pasa a ser reconocido como tipo 49 y la única función relacionado con los variadores que estará disponible será INVERTER\_COMMAND(<unit>, <station>, 8,<mode>) hasta que el variador pase a trabajar de nuevo a su modo normal, modo variador. El variador ahora es reconocido por el Trajexia como un Drive y no como un variador (Inverter) por tanto toda interacción con el variador se realizara mediante las instrucciones DRIVE\_READ, DRIVE\_WRITE, DRIVE\_CONTROL, sus correspondientes comandos FINS e instrucciones de motion.

Sin embargo como tanto mecánica como eléctricamente no se trata de un servo motor habrá que tener en cuenta que los juegos de ganancias serán completamente diferentes a los de estos

### Limitaciones

1. No es posible el uso de registros en este tipo de ejes.

### NOTA:

Este modo de trabajo así como la instrucción solo están disponibles a partir de la versión de firmware 1.6607, (versión Beta).