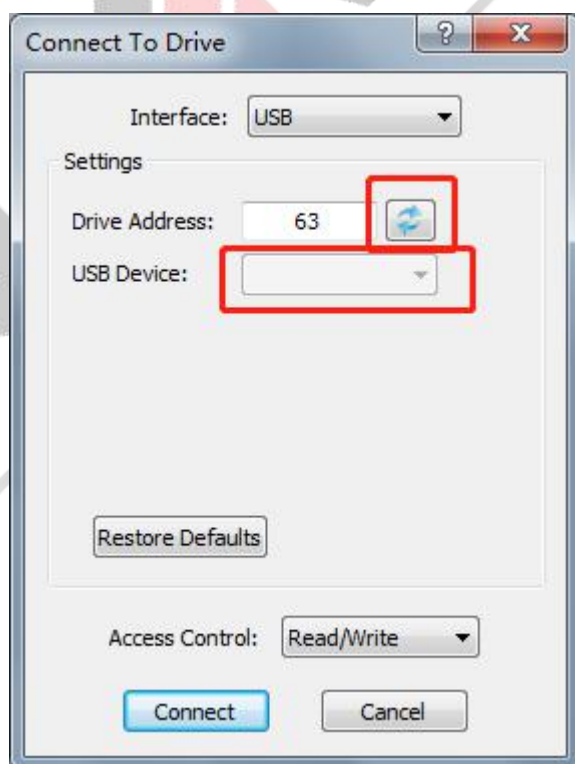



通过调试软件 DriveWave 测试速度控制、下图为驱动轮驱动器图片



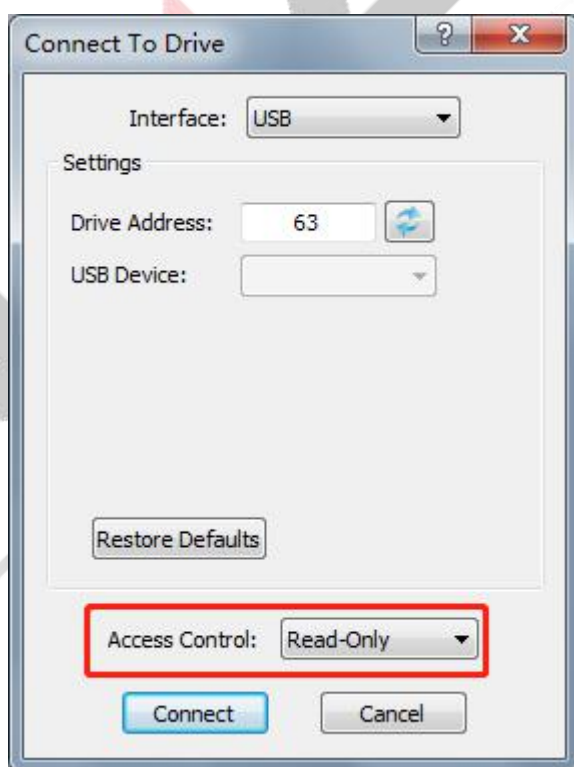
### 1、连接驱动轮驱动器



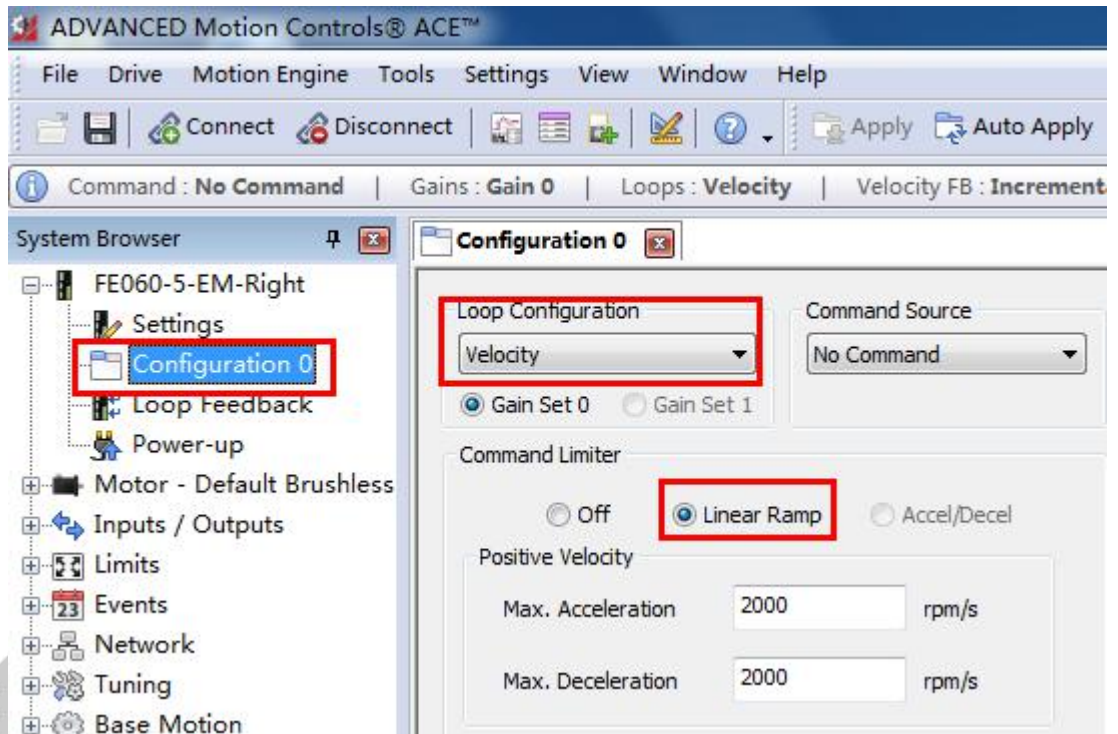
驱动器 IO 口的 24 脚 ( KeySwitch ) 接电源正极 ( 20~54VDC ) , B-接电源负极 , 连接好 USB 线 , 点击 “” , 会在 USB Device 后的框内 , 出现扫描到的驱动器固件号 , 点击



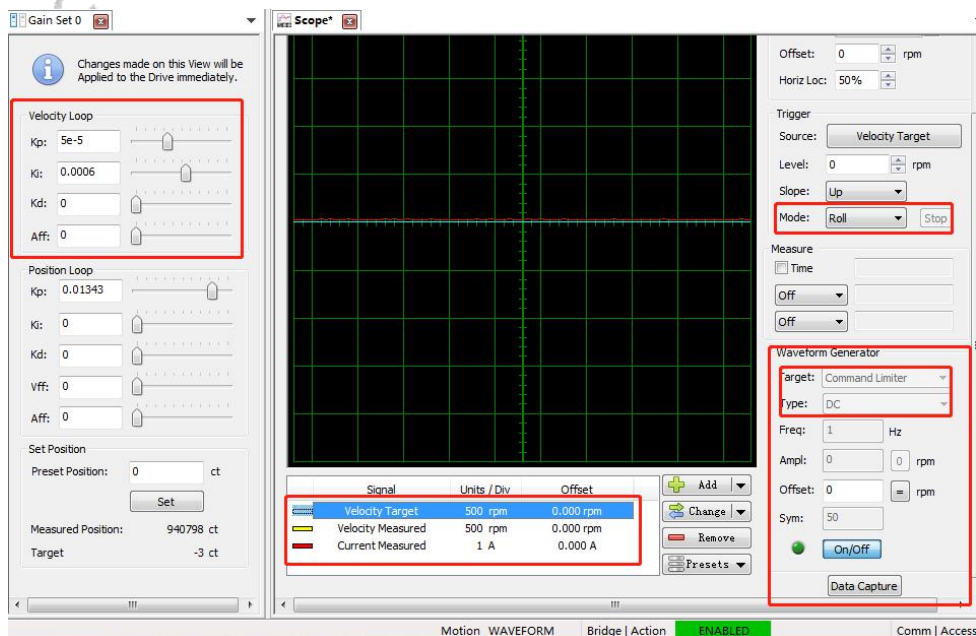
注：在 Can 总线控制下，只是想通过 DriveWare 软件监控驱动器的参数，那么 Access Control 需设置为 Read-Only，如下图所示。



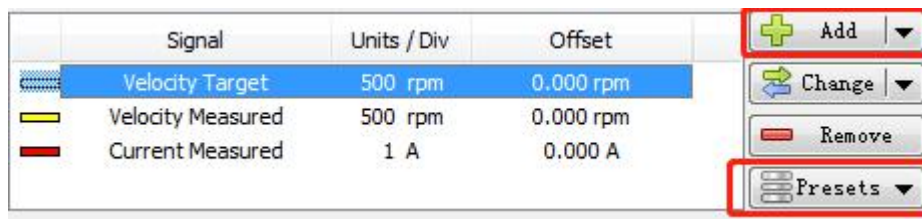
2、首先确认驱动器设置为位置模式，并且已经调试好了速度环参数，如下图所示。



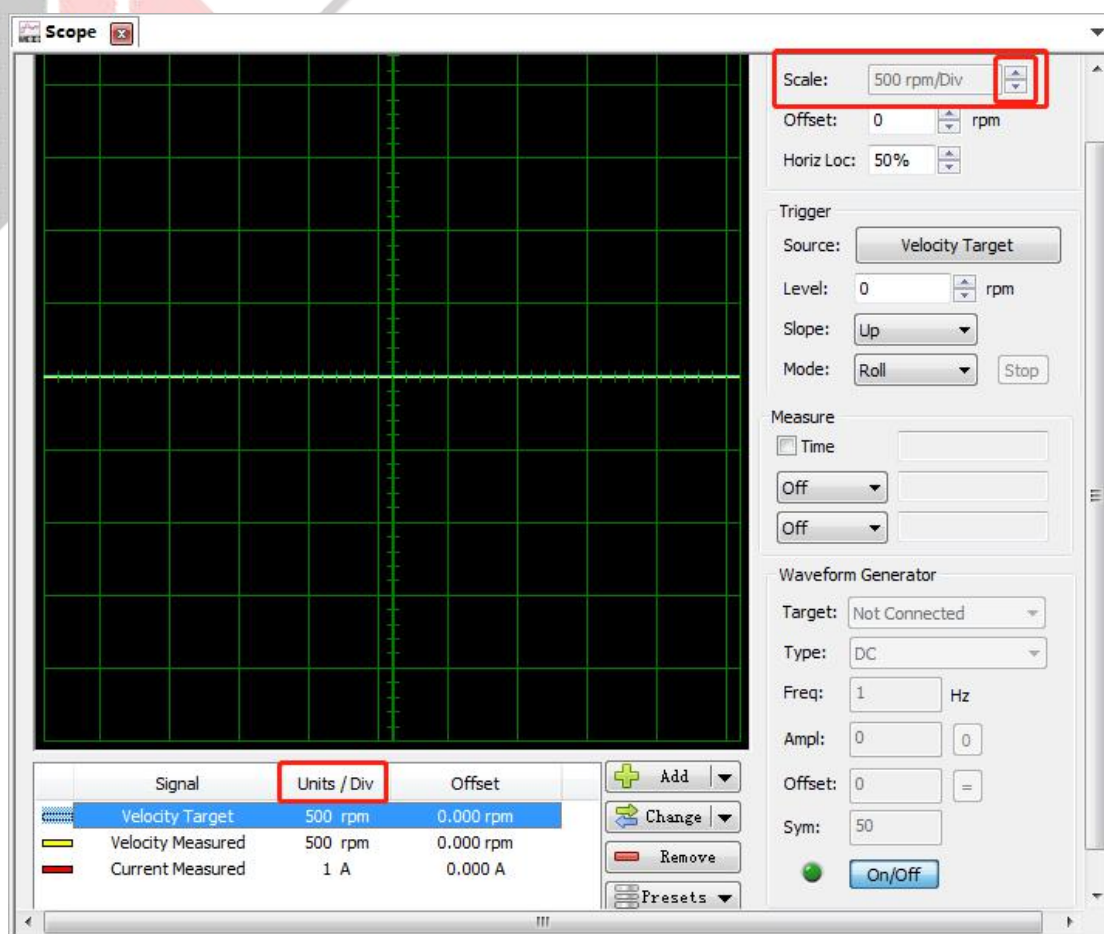
3、通过 Scope 的 Waveform Generator 测试速度环



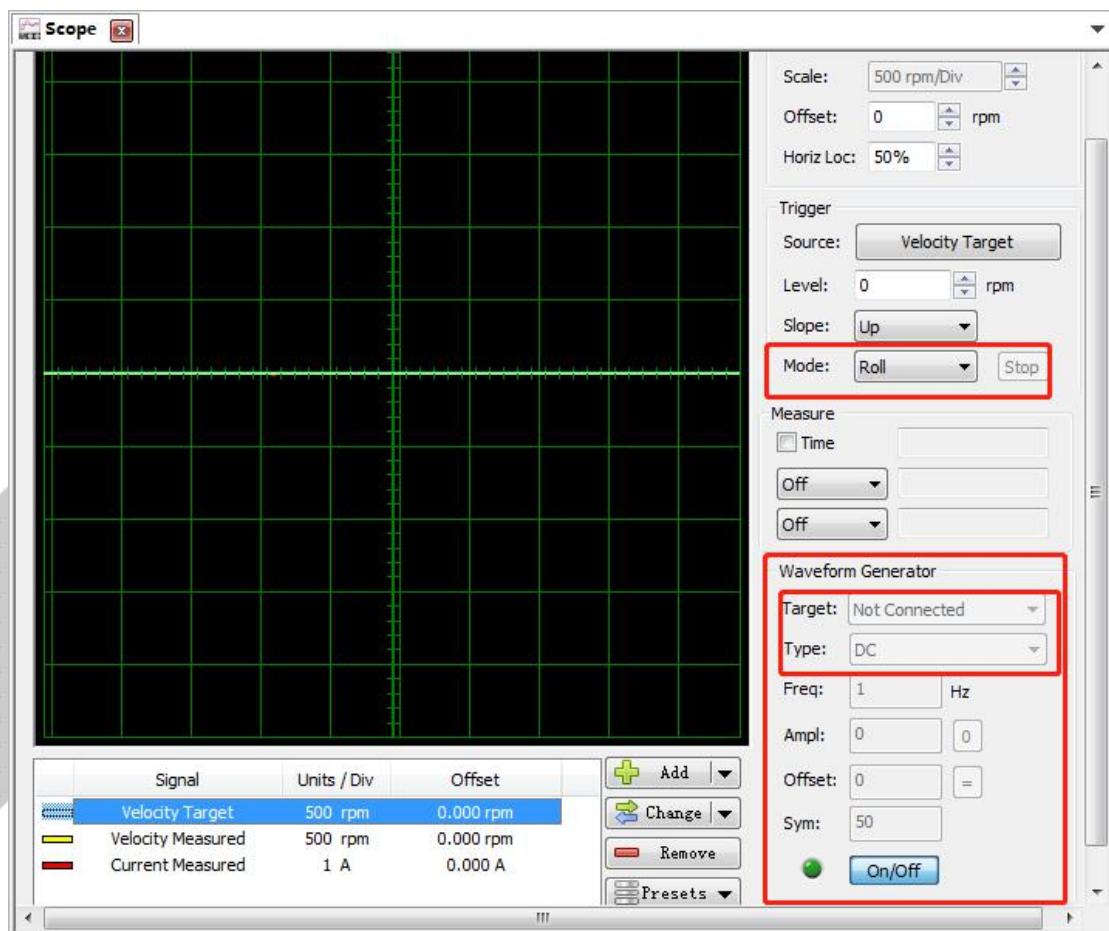
(1) 点击 “Presets” 按钮，选择 Velocity，在 Scope 通道中出现 Velocity Target 和 Velocity Measured 两个变量，再点击 “Add” 按钮，选择 Current Measured，监控电机实际电流；



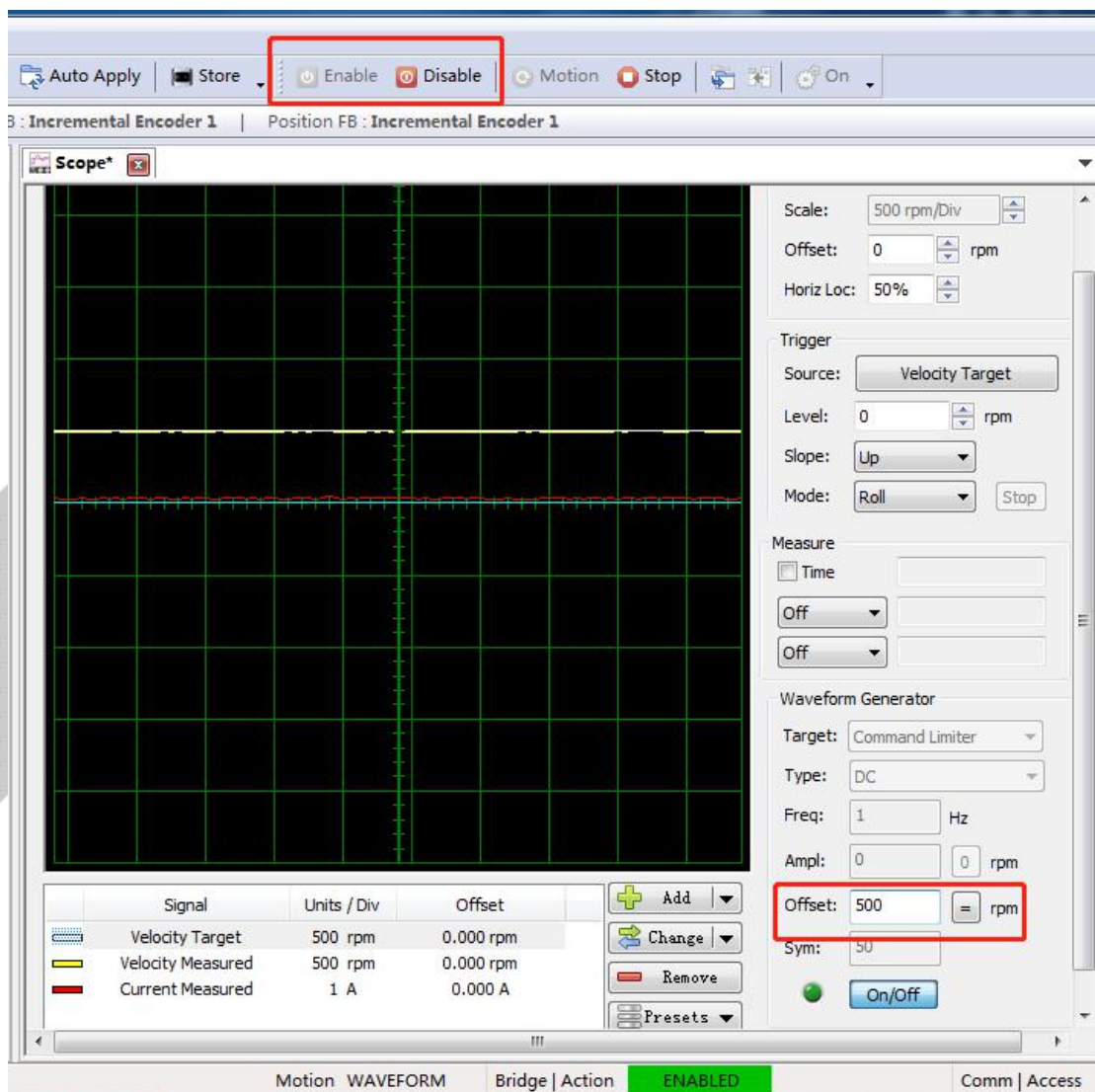
(2) Units/Div 为 Y 轴方向每一格的值，鼠标左键单击选中所需要更改的变量，通过 Scale 右边的上下箭头来调整此值，Velocity Target 和 Velocity Measured 的 Units/Div 必须保持一致；



(3) Mode 选 “Roll”，即曲线为滚动显示；Target 选 “Command Limiter”，即为带有速度和加减速限制的位置模式，Type 选 “DC”；点击 “On/Off” 按钮，左边的圆形 LED 从红色变为绿色，即表示波形发生器功能激活；



(4) 点击软件上部的“Enable”按钮，正常情况下，软件下部状态指示变为绿色，电机使能，在 Offset 中填入目标位置，点击“回车”键，目标值下发，电机转到目标速度；到此为止，速度测试完成；



(5) 选择 “Velocity Measured”，监控电机的实时速度；

