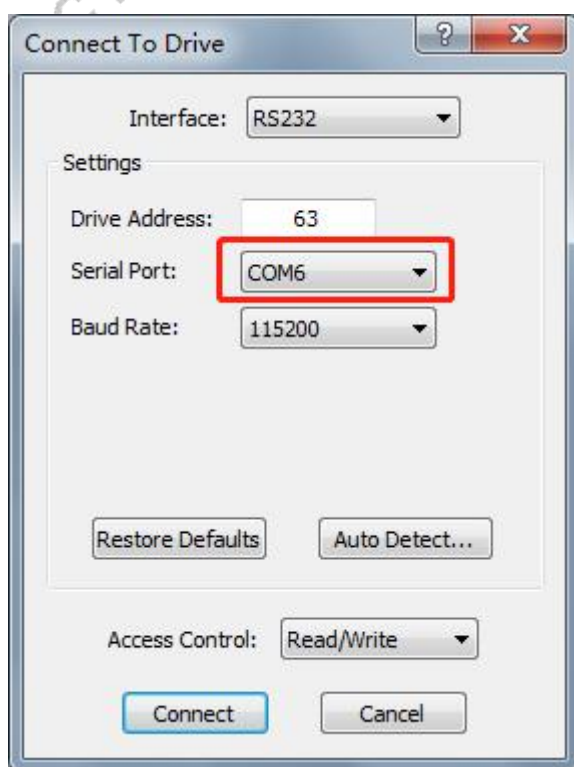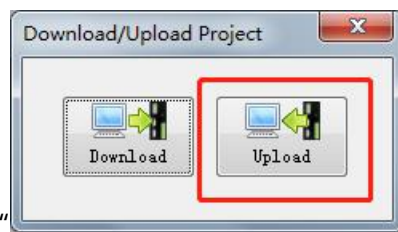通过调试软件 DriveWave 测试位置控制，下图为转向驱动器图片

1、连接驱动器
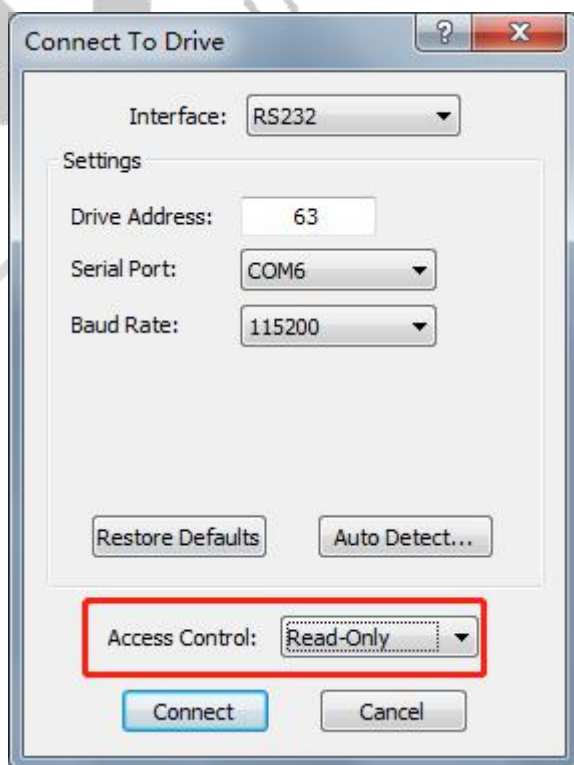

根据接线板定义，接好逻辑电源线（P4-1 接 5VDC，P4-2 接 0V），接 RS232 通讯线；

USB 转 232 线缆的 Com 端口号需小于 Com9；

点击" Connect ",连接驱动器,弹出对话框" ", 选
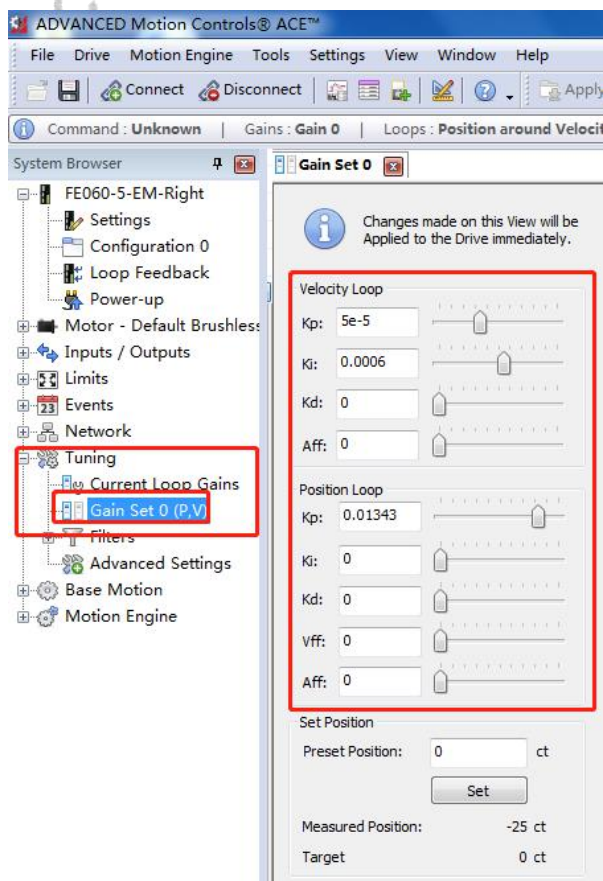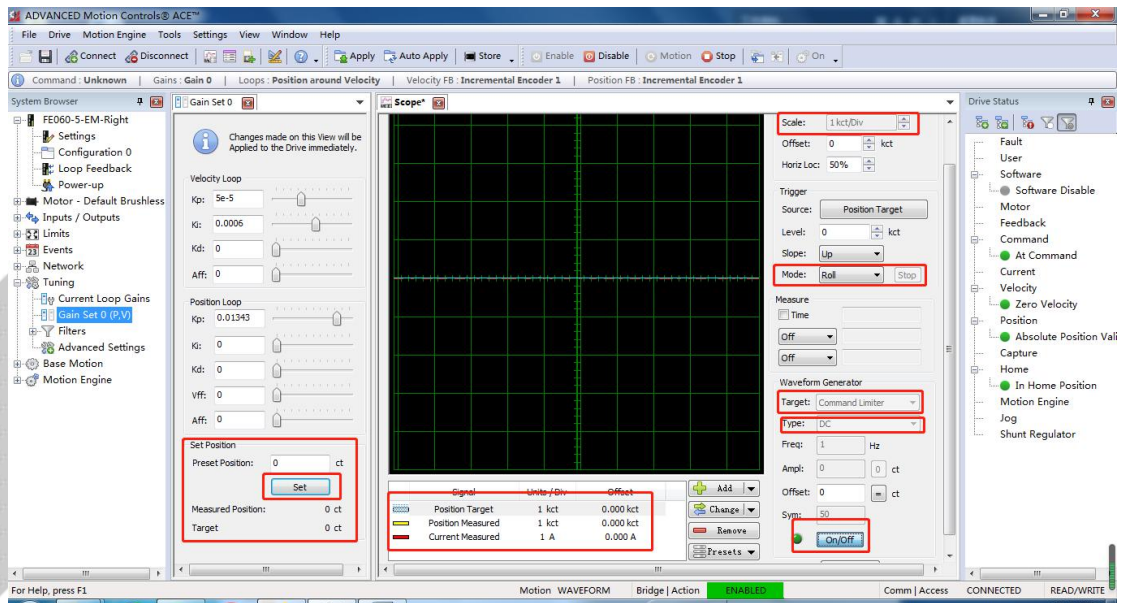
择" ",上传驱动器内部的配置;

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

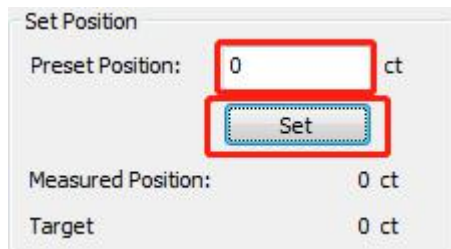Control 需设置为 Read-Only,如下图所示。
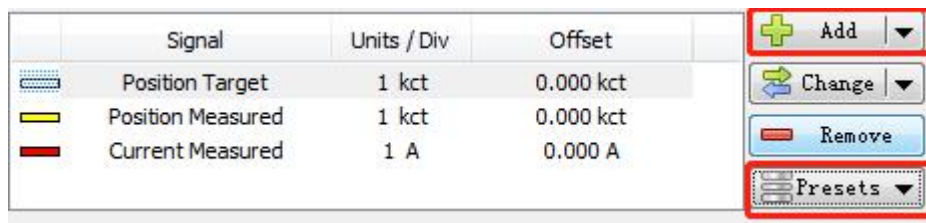
2、 首先确认驱动器设置为位置模式，并且已经调试好了位置环和速度环参数，如下图

所示。
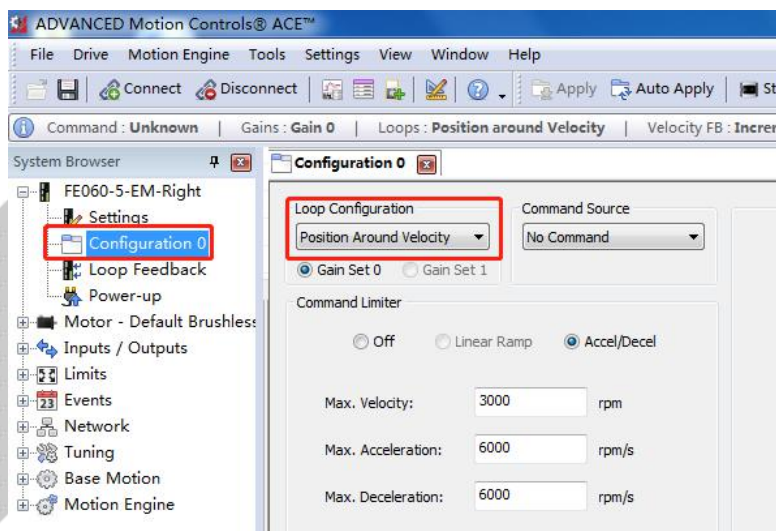
3、通过 Scope 的 Waveform Generator 测试位置环
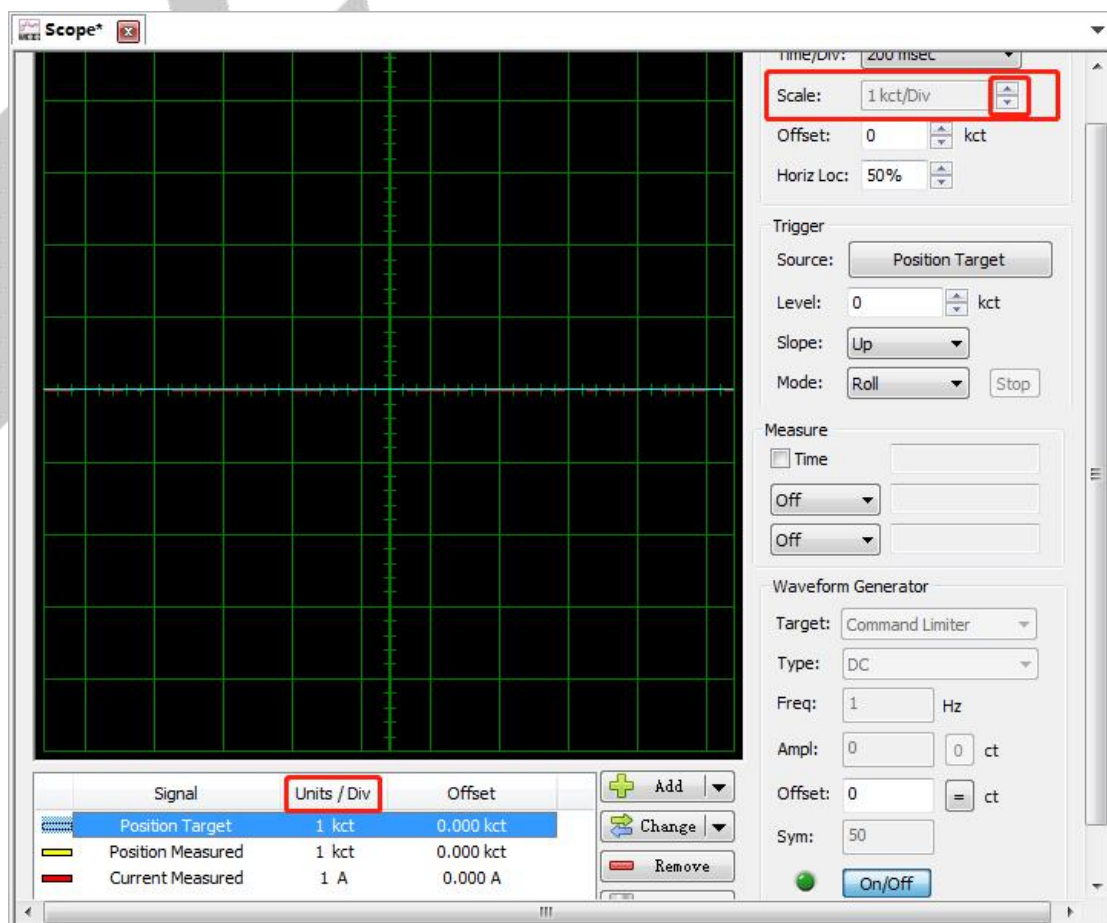

（1）确保 Preset Position 的值为 0，点击"Set"按钮，将 Position Measured

和 Position Target 设为 0，注意此时的电机轴位置即为零点；

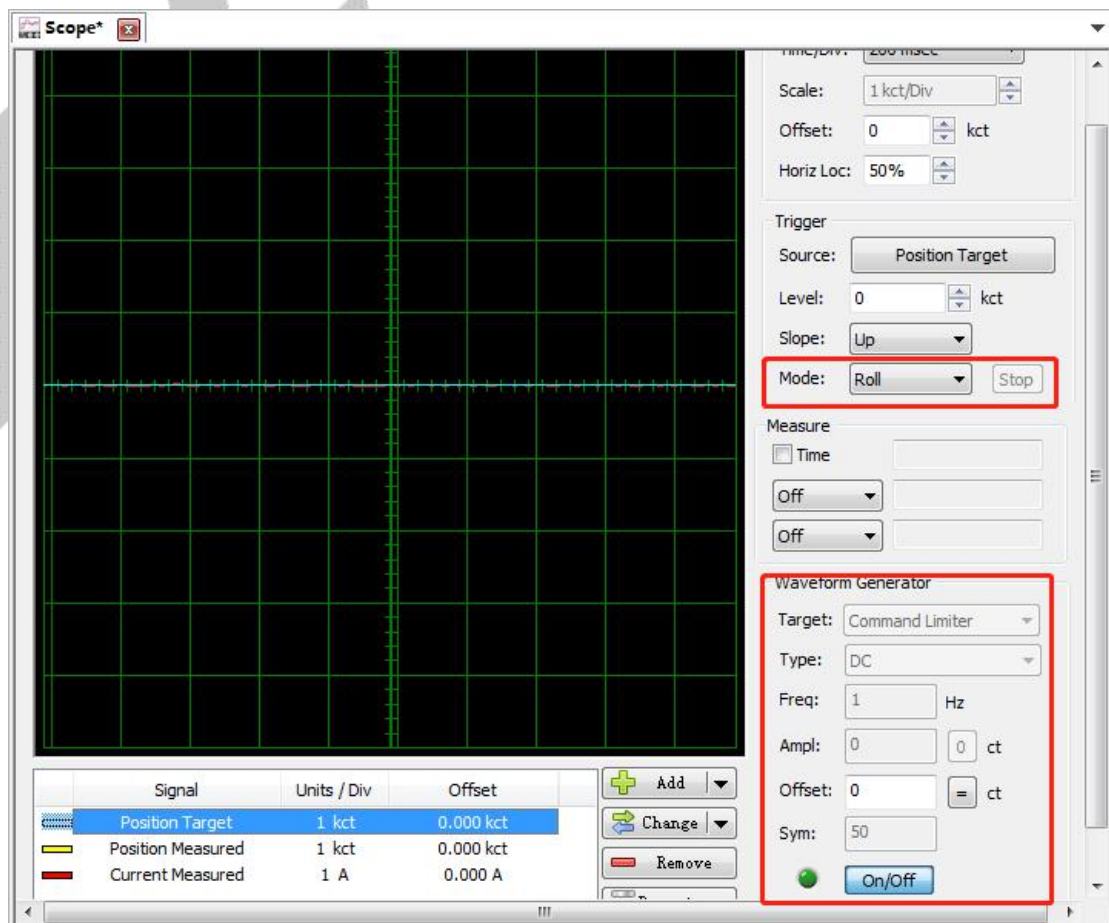（2）点击"Presets"按钮，选择 Position，在 Scope 通道中出现 Position Target

和 Position Measured 两个变量，再点击"Add"按钮，选择 Current Measured，

监控电机实际电流；

（3）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，Position Target 和 Position Measured

的 Units/Div 必须保持一致；

（4）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；

（5）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

目标位置； 到此为止，位置测试完成；