

图书基本信息

书名：<<开放式数控系统及SERCOS接口应用技术>>

13位ISBN编号：9787111125594

10位ISBN编号：7111125592

出版时间：2003-9

出版时间：机械工业出版社

作者：陈卫福等编

页数：150

字数：190000

版权说明：本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介，请支持正版图书。

更多资源请访问：<http://www.tushu007.com>

内容概要

驱动器的数字化、智能化及数字运动控制接口的发展和制造业对数控系统的开放性要求使当今的数字控制结构产生了重大的变化。

SERCOS接口是目前性能最好的开放式数字运动控制接口国际标准、它的应用不仅提高了数控系统的速度、精度、可扩展性、可靠性及可维护性，而且实现了控制器与驱动器间的技术独立性，推进了控制系统的软件化，从而使数控系统具有更高的开放性和经济性。

本书阐述了现代数控系统运动控制结构及其运动控制接口的特性。

全面介绍了SERCOS接口技术的工作原理、协议结构、数据结构和过程命令、特性及其使用方法。

最后本书提供了应用SoftSERCOS编写运动控制程序的源代码，以便帮助读者提高对应用本项技术的兴趣和信心。

本书可作为机械制造及自动化、机械电子工程、自动控制等专业研究生和本科生的教材，可供上述领域，特别是从事数控系统开发的科研、工程技术人员参考。

书籍目录

前言第一章 数字运动控制技术及其接口 1.1 数控系统的发展 1.1.1 数字驱动给数控技术带来的革命性变化 1.1.2 数字运动控制接口全面提升了数控系统的水平 1.1.3 数控系统的开放性已成为当今发展的焦点 1.2 传统控制结构存在的问题及对通信接口提出的要求 1.2.1 传统的控制结构 1.2.2 下一代接口的设计准则 1.3 SERCOS接口的特性和能力 1.3.1 SERCOS接口特征 1.3.2 SERCOS接口的实际能力 1.4 通信总线的比较与选择 1.4.1 对通信总结的正确理解 1.4.2 SERCOS与其他开放式运动控制总线的比较第二章 SERCOS接口技术 2.1 SERCOS接口工作原理 2.1.1 数据传送 2.1.2 初始化 2.1.3 系统概述 2.1.4 错误和状态信息 2.2 协议结构 2.2.1 报文结构 2.2.2 通信周期内的时序 2.2.3 同步机制 2.2.4 非周期数据交换(服务通道) 2.3 过程命令 2.3.1 概述 2.3.2 “测量”过程命令 2.4 数据结构和内容第三章 SERCOS接口的软件驱动器 3.1 SERCOS接口的发展 3.2 系统参数 3.3 数字控制器与SERCOS之间的通信 3.4 DLL函数第四章 应用SoftSERCANS编写运动控制程序 4.1 概述 4.2 RTX简介 4.3 编程基本步骤 4.4 程序简例参考文献

版权说明

本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介，请支持正版图书。

更多资源请访问:<http://www.tushu007.com>