|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 编号： | BAC-TS-xxx | [Logo_Beckhoff_Red](http://www.beckhoff.com.cn/)上海市江场三路市北工业园区  163号5楼（200436）  TEL: 021-66312666  FAX: 021-66315696 |
| 日期： | 2016-10-25 |
| 版本： | V1.0 |
| E\_mail: | [z.tu@beckhoff.com.cn](mailto:z.tu@beckhoff.com.cn) |

|  |
| --- |
| **伺服电机力矩控制方式简介** |

|  |
| --- |
| 概 述 |

|  |
| --- |
|  |

|  |
| --- |
| 文档中包含的文件 |

|  |  |
| --- | --- |
| 文件名称 | 文件说明 |
|  |  |
|  |  |

|  |
| --- |
| 备 注 |

|  |
| --- |
| 关键字：力矩控制，电流环 |

|  |
| --- |
| 免责声明 |

|  |
| --- |
| 我们已对本文档描述的内容做测试。但是差错在所难免，无法保证绝对正确并完全满足您的使用需求。本文档的内容可能随时更新，也欢迎您提出改进建议。  *文档内容可能随时更新*  *如有改动，恕不事先通知* |

**伺服电机力矩控制**

1. **控制模型**

如果有力传感器反馈，并且采样时间满足性能要求（Task周期），建议使用速度模式并做力闭环。

如果没有传感器或传感器响应不能满足要求，建议采用力矩限幅或者力矩模式。

* 速度模式+力闭环：控制最佳
* 位置或速度模式+力矩限幅：控制相对简单
* 力矩模式：要做好保护。

1. **力矩模式控制大体思路**



力矩反馈和真实力矩的关系

* 端子伺服：
* AX5000：M=

|  |
| --- |
| 参考信息 |

|  |
| --- |
| <http://infosys.beckhoff.com/index_en.htm> |