

cSpace 模块功能讲解

本课程重点在于算法,请不要在此部分花费太多时间,本文的目的是让大家了解各部分的功能以及操作和设置,以便于更好地设计控制器,不要去深究为什么从这个 eCAN 输入那个 AD 输出,这不是本实验的重点,请大家把握好度,有兴趣可以课下讨论。

- 1. eQEP: 增强正交编码器脉冲块。与增量式编码器一起用于获得电机与摆杆的位置、方向和速度信息。
 - (1) 电机反馈 Get MotoQEP2D:

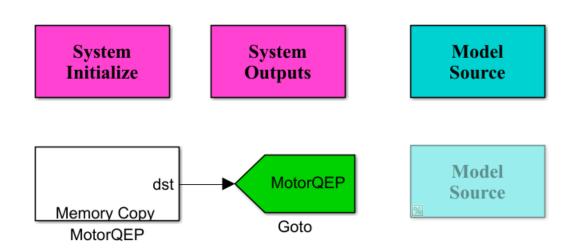


图 1-1 Get MotoQEP2D 模块内部图

图 1-1 中:

System Initialize 为初始化文件,初始化电机编码器使用的 eCAN; System Outputs 为输出文件;

Model Source 为相应的 cSpace 配置文件;



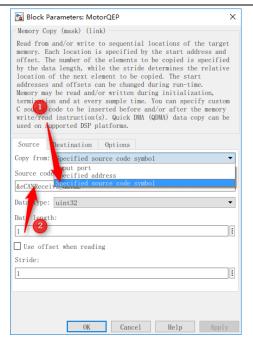


图 1-2 MortorQEP

MotorQEP 的作用是输出电机编码器信号,经过处理后可得到电机位置,配置如图 1-2 所示。其中 Copy from 为选择数据来源,在此选择第三项 Specified source code symbol,通过指定源代码字符来确定输入信号,在 Source code symbol 中输入源代码字符便可实现输入。

输出在 Destination 中设置,在此默认设置便可。设置后应为图 1-3 所示,无 src 有 dst。

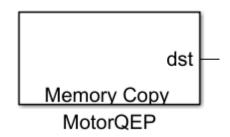


图 1-3 正确设置后的 MortorQEP



图 1-4 Goto 与 From 标签

图 1-4 实现的功能是将绿色的数据传输至蓝色处,实际上就是连线,只不过为了美观去掉了连线。



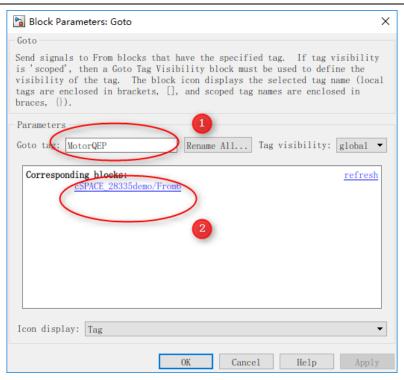


图 1-5 Goto 标签的设置

在①中设置标签名称,在②中可看到在此模型中哪里引用了这个标签(也就是这个Goto的数据传到了何处),点击蓝色字体可快速跳至From处。

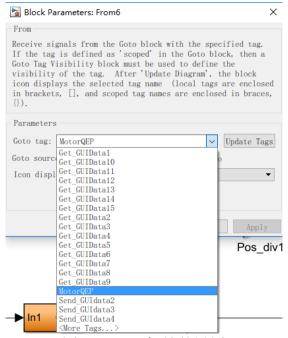


图 1-6 From 标签的设置

在 From 的设置中可以直接选中已经设置好的标签,也可以自己输入(建议选择,以防输的时候抽风了)。

- (2) 角度反馈 eQEP:
- 2. Send DAdata



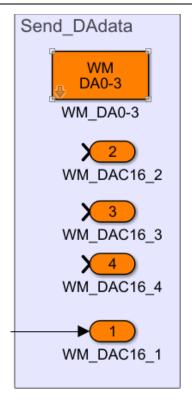


图 2-1 Send DAdata

该部分将输出传至 WM_DAC16_1 (为什么是输出到这个口参照原理图,可以设置的,默认不改动的情况下不要连接到其他的口),功能就是将其数据发送到 DA 转换器。按下 WMDA0-3 左下角的下载图标可见内部结构。

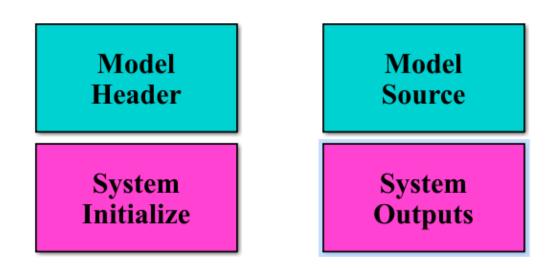


图 2-1 WM_DA0-3 该部分实现的内容和图 1-1 类似。



3. Get GUIData

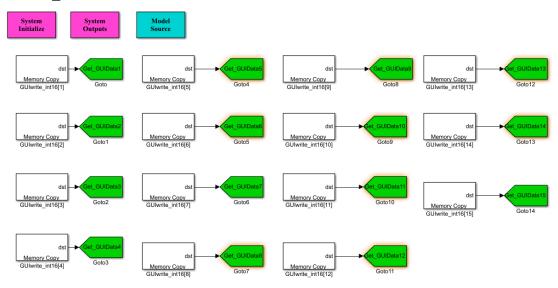


图 3-1 Get GUIdata

已在图 1-2、1-3、1-4 已详细介绍使用方式以及功能。

大家可以打开 cSPACE,该软件右侧有 15 个可输入口。

比如建立 PID,需要设置 3 个参数 (P、I、D),便需要 3 个输入口其余不需要使用。不需要使用的不用管它就行,当作不存在。需要的输入口按照图 3-2 所示加入模型中便可。

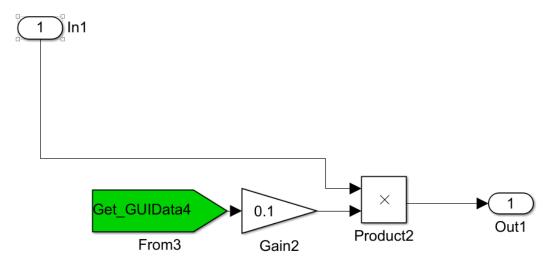


图 3-2 需要的输入口



4. Send GUIdata

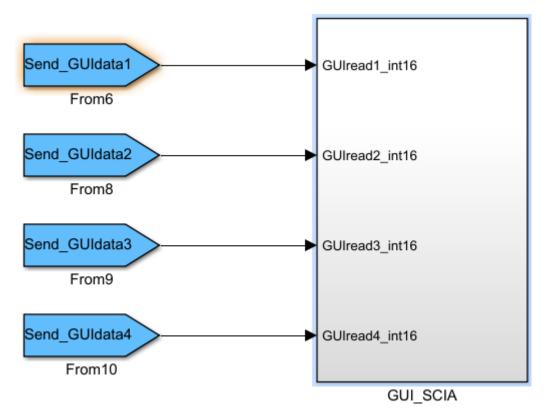


图 4-1 Send GUIdata

Send_GUIdata 实现的功能是将信号输出到 Labview 界面,大家可以打开 cSpace,可以四个波形同时显示,使用方式如上图所示,你想输出什么信号便如图 4-2 一样添加标签,再如图 4-1 一样输出给 GUI_SCIA。

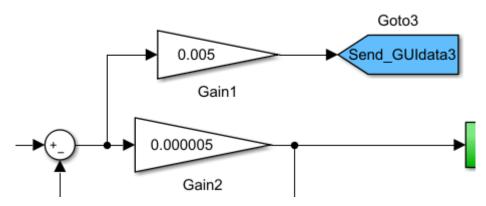


图 4-2 添加输出数据标签

GUI SCIA 内部结构如图 4-3 所示:

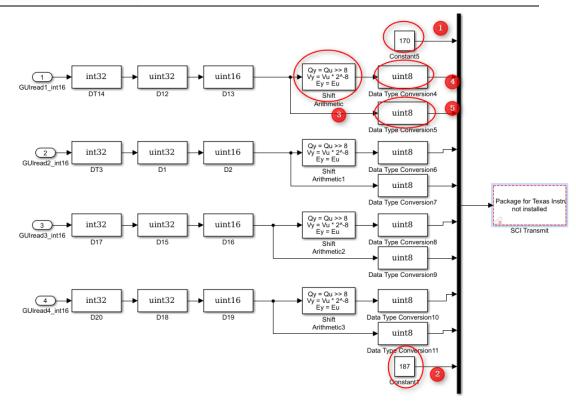


图 4-3 GUI SCIA

前部分为数据类型转换(cSpace 自定规则,不用管),①为起始帧地址②为结束帧地址(这两个最好不要改动,了解作用,主要学习算法)

③为移动数据位数,实际上就是将高8和低8分离,设置如图4-4所示:

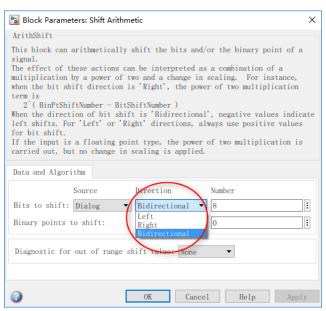


图 4-4 Shift Arithmetic

该模块可以移动输入信号中的数位和/或二进制小数点。左侧 Bits to shift 为移动数位,Binary points to shift 为移动小数点。

在 Direction 中选择 Bidirectional (双向),当用正整数就是右移,负整数就是左移,不用选择方向那么麻烦。Number 中设置移动位数。

④为输出的高 8; ⑤为低 8。