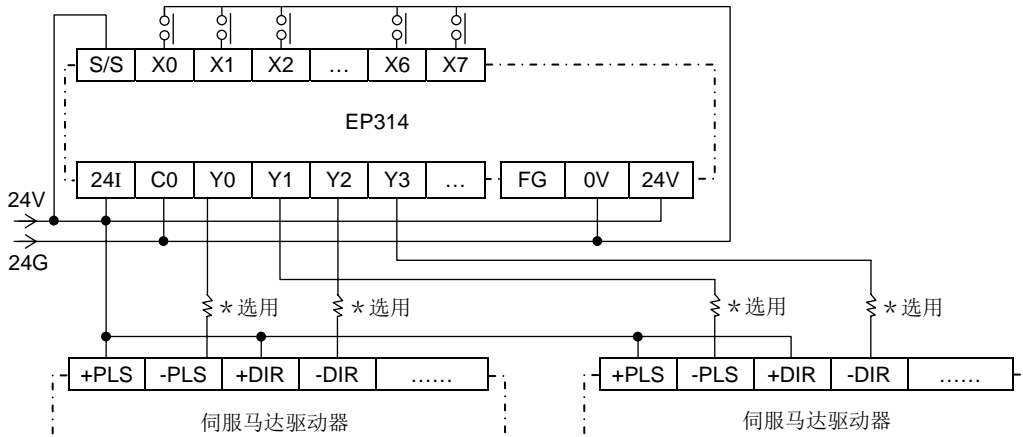


EPeditor : Axes Control (人机机型: EP314) – Absolute Control 绝对寻址 – 伺服马达

◆接线图



◆EpEditor 参数设定:

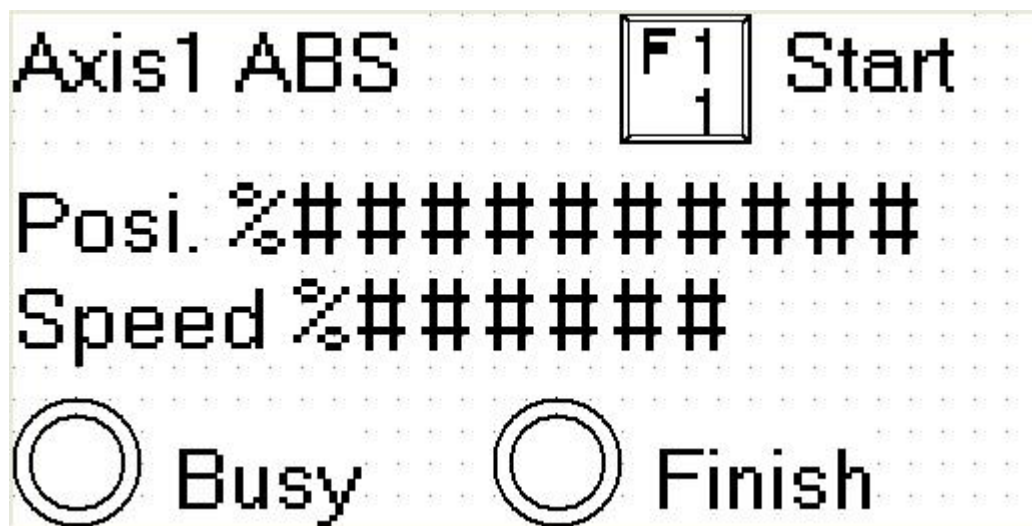
Absolute Control

<input checked="" type="checkbox"/> Enable Axis1 Absolute Control startMregister(Y0) M 560 M560–M569 be occupied startDregister(Y0) D 160 D160–D169 be occupied DDRVA [s1.] [s2.] [d1.] [d2.] #pls:Y0,dir:Y2 Axis1Position [S1.] D 160 Axis1Speed [S2.] D 162	<input checked="" type="checkbox"/> Enable Axis2 Absolute Control startMregister(Y1) M 570 M570–M579 be occupied startDregister(Y1) D 170 D170–D179 be occupied DDRVA [s1.] [s2.] [d1.] [d2.] #pls:Y1,dir:Y3 Axis2Position [S1.] D 170 Axis2Speed [S2.] D 172
--	--

Maximum Speed (D8156) 100000 pps Bias Speed (D8168) 100 pps Acc Time (D8164) 200 (ms) Dec Time (D8165) 200 (ms)	Maximum Speed (D8158) 100000 pps Bias Speed (D8170) 100 pps Acc Time (D8166) 200 (ms) Dec Time (D8167) 200 (ms)
--	--

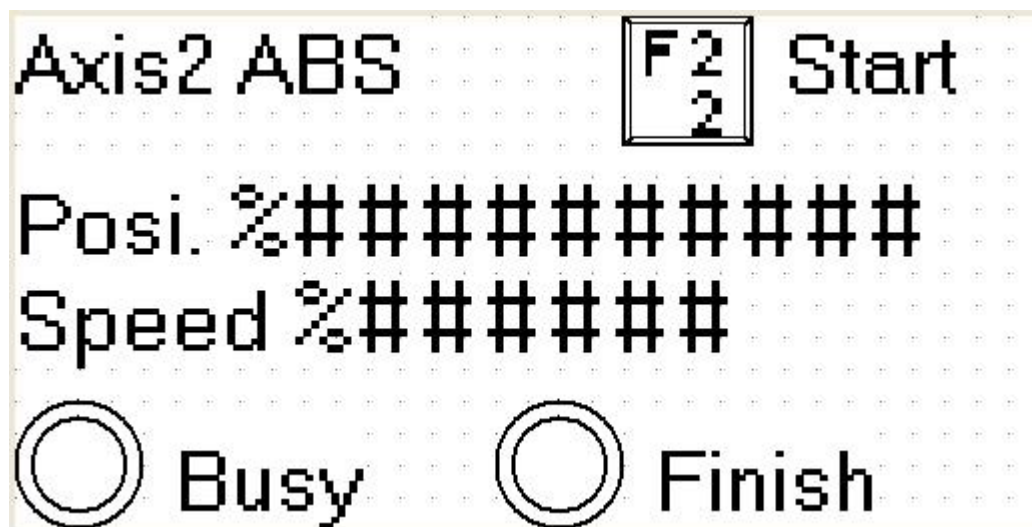
Axis1Acc./Dec.TimeSeparatedFlag
 Axis2Acc./Dec.TimeSeparatedFlag

< 人机范例程序画面 1 >



于本画面按[SFT]+[F1](M560)组合键一次，Axis1 开始定位
画面中 Posi.字段[D161, D160]可以让使用者输入 Axis1 目标位置，运转中改变位置无效
画面中 Speed 字段[D163, D162]可以让使用者改变 Axis1 输出频率，运转中改变输出频率无效
启动速度 \leq 输出频率 \leq 最高速度
运转中 Busy 指示灯(M562)会 ON，表示 Axis1 忙碌
Axis1 定位完成后，Finish 指示灯(M567)会 ON

< 人机范例程序画面 2 >



于本画面按[SFT]+[F2](M570)组合键一次，Axis2 开始定位
画面中 Posi.字段[D171, D170]可以让使用者输入 Axis2 目标位置，运转中改变位置无效
画面中 Speed 字段[D173, D172]可以让使用者改变 Axis2 输出频率，运转中改变输出频率无效
启动速度 \leq 输出频率 \leq 最高速度
运转中 Busy 指示灯(M572)会 ON，表示 Axis2 忙碌
Axis2 定位完成后，Finish 指示灯(M577)会 ON