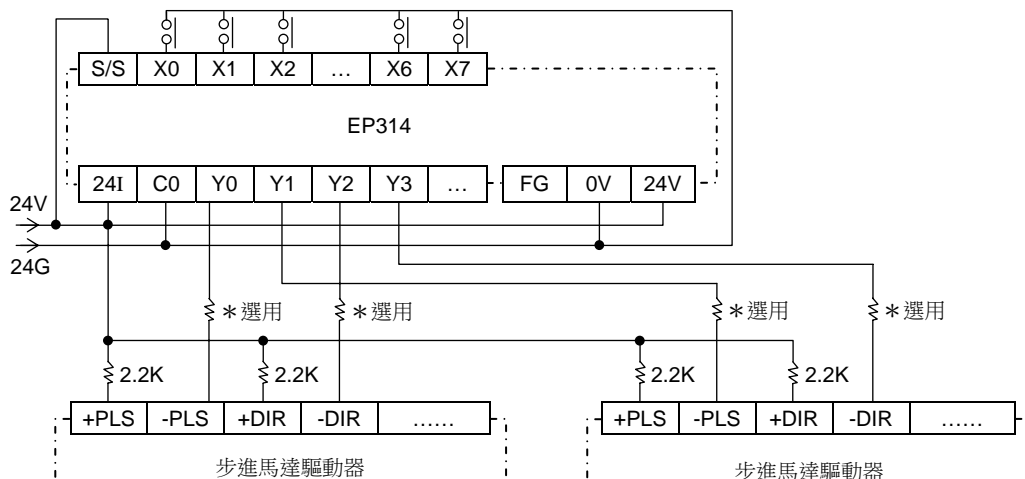


# EPeditor : Axes Control (人機機型: EP314) – Increment control 相對定位 – 步進馬達

## ◆接線圖



## ◆EpEditor 參數設定：

**Increment Control**

<input checked="" type="checkbox"/> Enable Axis1 Increment Control startMregister(Y0) <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px;">M</span> <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px;">540</span> M540–M549 be occupied startDregister(Y0) <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px;">D</span> <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px;">140</span> D140–D149 be occupied DDRVI [S1.] [S2.] [D1.] [D2.] #pls:Y0.dir:Y2 Axis1Position [S1.] <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px;">D</span> <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px;">140</span> Axis1Speed [S2.] <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px;">D</span> <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px;">142</span>	<input checked="" type="checkbox"/> Enable Axis2 Increment Control startMregister(Y1) <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px;">M</span> <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px;">550</span> M550–M559 be occupied startDregister(Y1) <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px;">D</span> <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px;">150</span> D150–D159 be occupied DDRVI [S1.] [S2.] [D1.] [D2.] #pls:Y1.dir:Y3 Axis2Position [S1.] <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px;">D</span> <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px;">150</span> Axis2Speed [S2.] <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px;">D</span> <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px;">152</span>
---	---

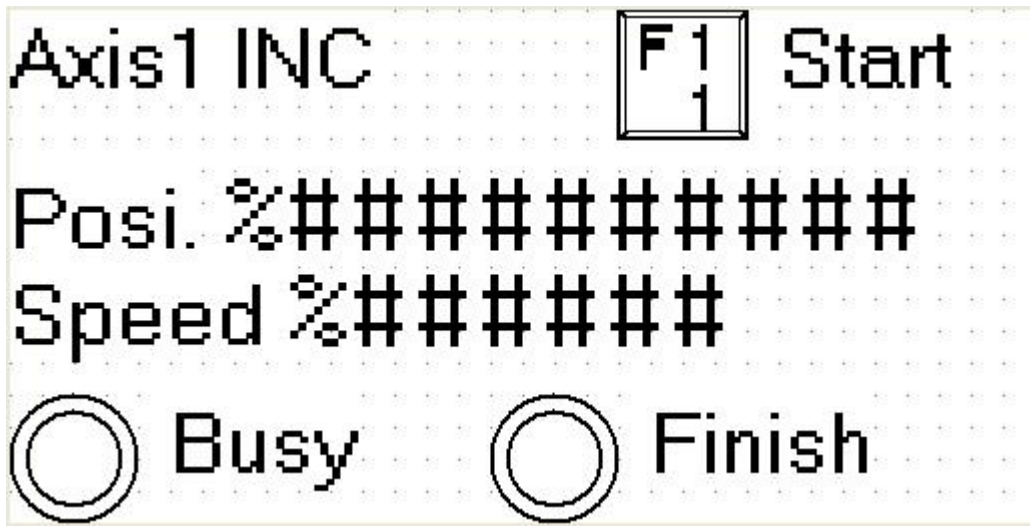
  

Maximum Speed (D8156) <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px;">20000</span> pps Bias Speed (D8168) <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px;">100</span> pps Acc Time (D8164) <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px;">200</span> (ms) Dec Time (D8165) <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px;">200</span> (ms)	Maximum Speed (D8158) <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px;">20000</span> pps Bias Speed (D8170) <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px;">100</span> pps Acc Time (D8166) <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px;">200</span> (ms) Dec Time (D8167) <span style="border: 1px solid gray; padding: 2px;">200</span> (ms)
---	---

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

Help ...     
 Ok     
 Cancel

< 人機範例程式畫面 1 >



於本畫面按[SFT]+[F1](M540)組合鍵一次，Axis1 開始定位

畫面中 Posi. 欄位[D141, D140]可以讓使用者輸入 Axis1 輸出脈波數，運轉中改變脈波數無效。數值為正，則輸出正轉脈波。數值為負，則輸出逆轉脈波。

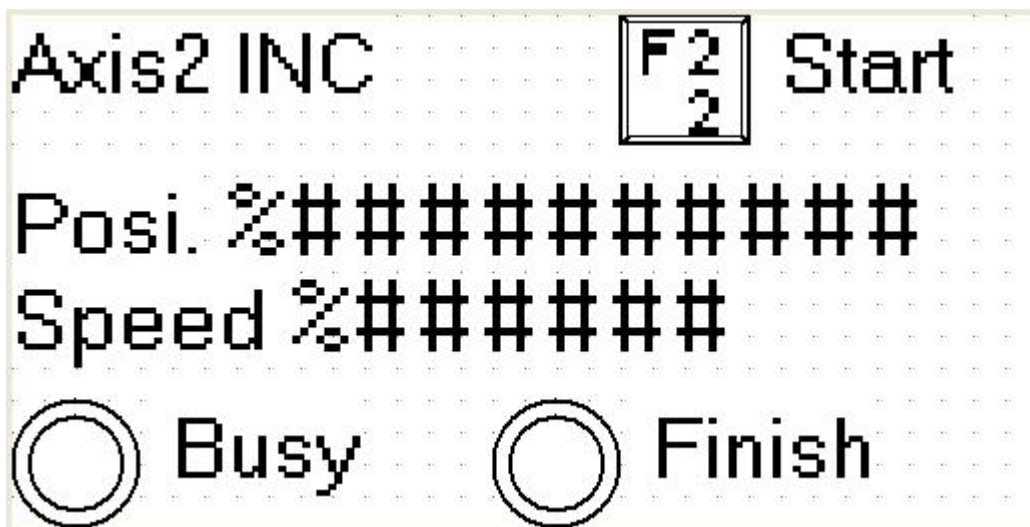
畫面中 Speed 欄位[D143, D142]可以讓使用者改變 Axis1 運轉速度，運轉中改變速度無效。

啟動速度 ≤ 輸出頻率 ≤ 最高速度

運轉中 Busy 指示燈(M542)會 ON，表示 Axis1 忙碌

Axis1 定位完成後，Finish 指示燈(M547)會 ON

< 人機範例程式畫面 2 >



於本畫面按[SFT]+[F2](M550)組合鍵一次，Axis2 開始定位

畫面中 Posi. 欄位[D151, D150]可以讓使用者輸入 Axis2 輸出脈波數，運轉中改變脈波數無效。數值為正，則輸出正轉脈波。數值為負，則輸出逆轉脈波。

畫面中 Speed 欄位[D153, D152]可以讓使用者改變 Axis2 運轉速度，運轉中改變速度無效。

啟動速度 ≤ 輸出頻率 ≤ 最高速度

運轉中 Busy 指示燈(M552)會 ON，表示 Axis2 忙碌

Axis2 定位完成後，Finish 指示燈(M557)會 ON