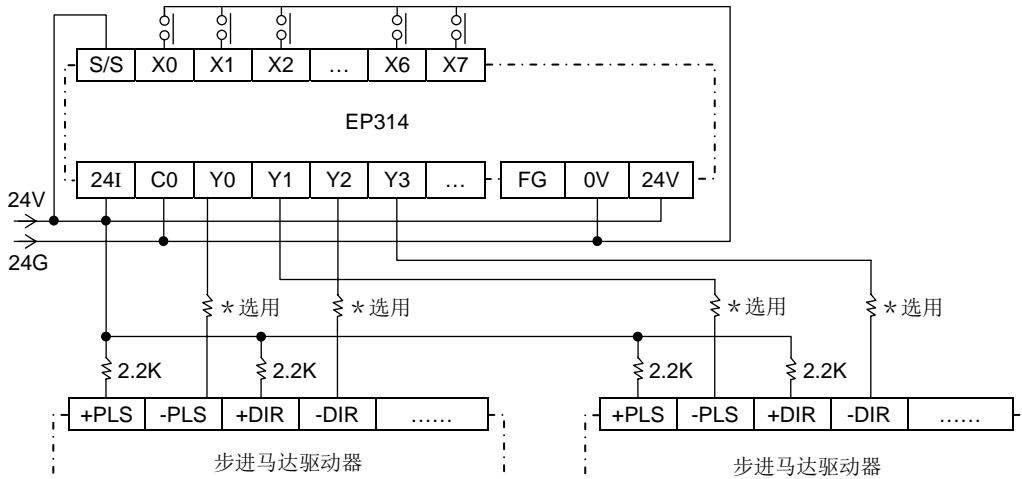


EPeditor : Axes Control (人机机型: EP314) – Increment control 相对定位 – 步进马达

◆接线图



◆EpEditor 参数设定:

Increment Control

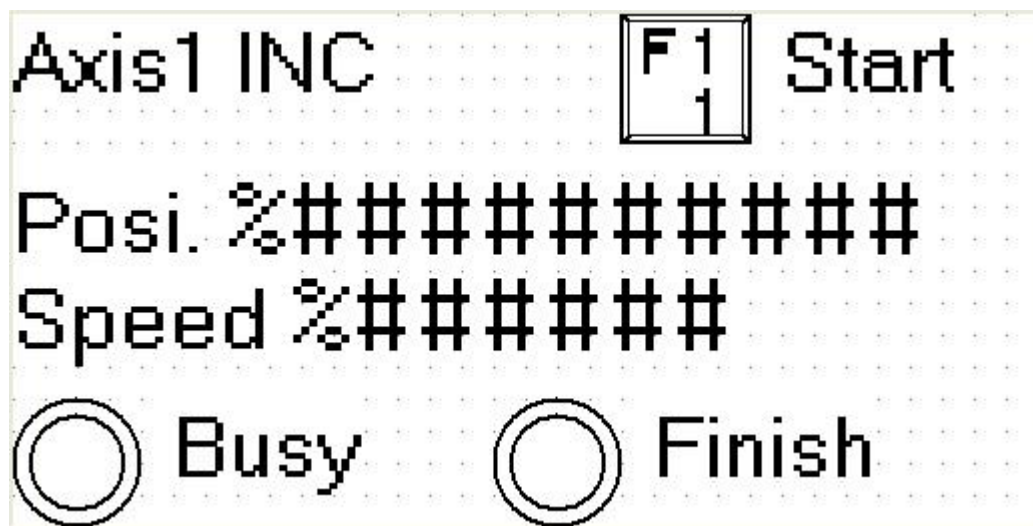
<input checked="" type="checkbox"/> Enable Axis1 Increment Control startMregister(Y0) M 540 M540–M549 be occupied startDregister(Y0) D 140 D140–D149 be occupied DDRVI [S1.] [S2.] [D1.] [D2.] #pls:Y0.dir:Y2 Axis1Position [S1.] D 140 Axis1Speed [S2.] D 142	<input checked="" type="checkbox"/> Enable Axis2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

Maximum Speed (D8156) 20000 pps Bias Speed (D8168) 100 pps Acc Time (D8164) 200 (ms) Dec Time (D8165) 200 (ms)	Maximum Speed (D8158) 20000 pps Bias Speed (D8170) 100 pps Acc Time (D8166) 200 (ms) Dec Time (D8167) 200 (ms)
---	---

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

Help ...
 Ok
 Cancel

< 人机范例程序画面 1 >



于本画面按[SFT]+[F1](M540)组合键一次，Axis1 开始定位

画面中 Posi.字段[D141, D140]可以让使用者输入 Axis1 输出脉波数，运转中改变脉波数无效。数值为正，则输出正转脉波。数值为负，则输出逆转脉波。

画面中 Speed 字段[D143, D142]可以让使用者改变 Axis1 运转速度，运转中改变速度无效。

启动速度 ≤ 输出频率 ≤ 最高速度

运转中 Busy 指示灯(M542)会 ON，表示 Axis1 忙碌

Axis1 定位完成后，Finish 指示灯(M547)会 ON

< 人机范例程序画面 2 >



于本画面按[SFT]+[F2](M550)组合键一次，Axis2 开始定位

画面中 Posi.字段[D151, D150]可以让使用者输入 Axis2 输出脉波数，运转中改变脉波数无效。数值为正，则输出正转脉波。数值为负，则输出逆转脉波。

画面中 Speed 字段[D153, D152]可以让使用者改变 Axis2 运转速度，运转中改变速度无效。

启动速度 ≤ 输出频率 ≤ 最高速度

运转中 Busy 指示灯(M552)会 ON，表示 Axis2 忙碌

Axis2 定位完成后，Finish 指示灯(M557)会 ON