



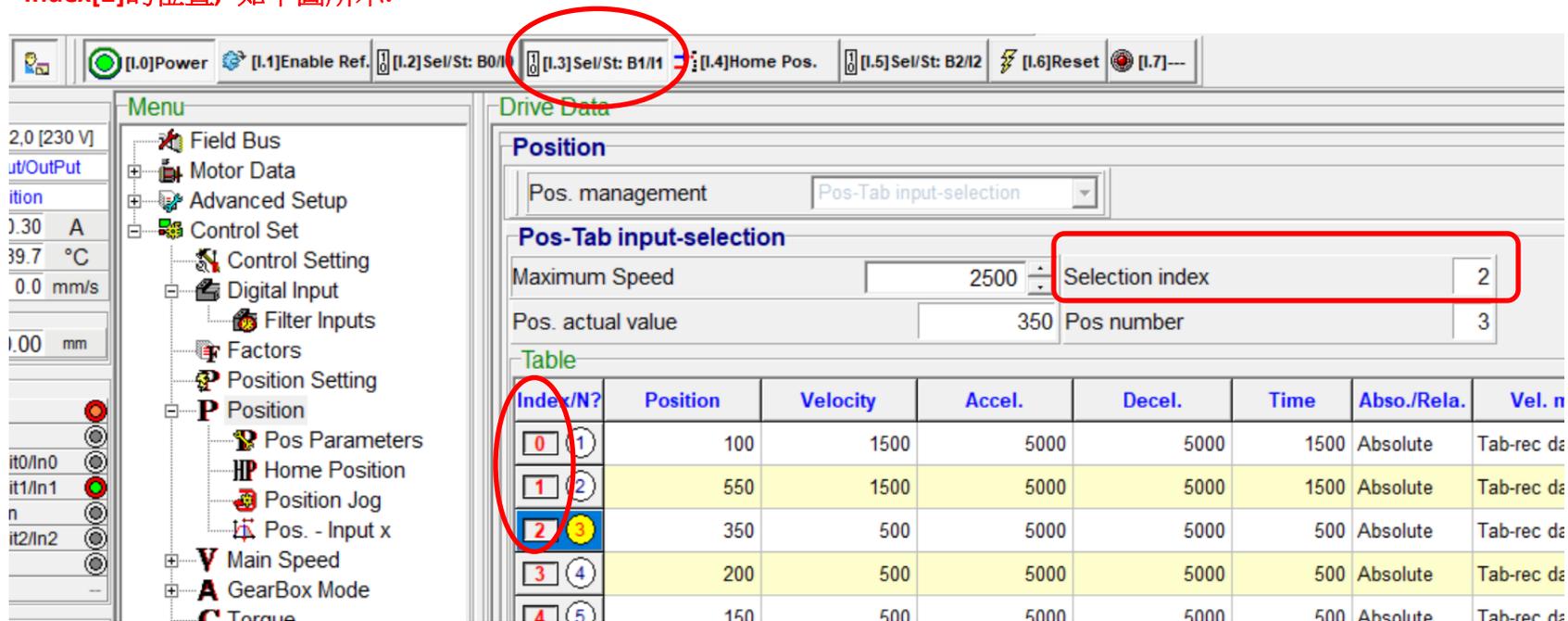
具多位置且可選擇 Input 的設定方法

Dated: 0618_2020

1. 本文說明可以輸入共 16 個位置的可程式 Input 的設定方法, 並且每執行完畢一段行程, 都可以輸出 Output2 Signal (+5V, active high), 保持. 直到下個指令為止. → 0.2 可以拿來用.
2. 工作流程如下:
 - (1) 在 Position mode:
 - (A) Pos. management = Pos-Tab input-selectio, 設定 Input IO 及 Position Table 分別如下:
I.0 = Power on; I.1~I.6 都可以設定位置, 共 6 個位置.
相對應的位置 Table 要設定 Index [0], Index[1], Index[2], Index[4], Index[8],Index[16]. →看 Caliper 的方塊紅字.
I.1 = Enable Ref. = Index[0];
I.2 = Index[1];
I.3 = Index[2];
I.4 = Index[4];
I.5 = Index[8];
I.6 = Index[16]; 先測試, 選擇時看 Selection index 會跟著變化.
會從上個位置移動到這個位置.

按鍵順序若為 Power on [I.0] → Home Pos. → **Enable Ref. [I.1]** → **Enable Ref. [I.1]**；此時先歸 Home，然後由 Home 走到 Index[0]的位置，最後的 **Enable Ref. [I.1]**要記得按，代表這個 [I.1] 的電為由+1(+5V)變成 0 (0V)

再重複練習一次，按鍵順序若為 Power on [I.0] → Home Pos. → I.3 = Index[2] → Enable Ref. [I.1] → **Enable Ref. [I.1]**；此時先歸 Home，然後由 Home 走到 Index[2]的位置，最後的 **Enable Ref. [I.1]**要記得按，代表這個 [I.1] 的電為由+1(+5V)變成 0 (0V)，注意：此時 [I.3]還是 on，最後是停在 **Index[2]**的位置，如下圖所示。



繼續上面的動作，此時再按下 I.2 = Index[1] → Enable Ref. [I.1] → **Enable Ref. [I.1]**；此時會由上述 Index[2]的位置，走到 Index[2]+Index[1] = **Index[3]**的位置(不是 Index[1]的位置)，IO 被啟動後，若沒有釋放，則會做加法。會最後的 **Enable Ref. [I.1]**要記得按，代表這個 [I.1] 的電為由+1(+5V)變成 0 (0V)

Index/N?	Position	Velocity	Accel.	Decel.	Time	Abso./Rela.	Tab-
0 1	100	1500	5000	5000	1500	Absolute	Tab-
1 2	550	1500	5000	5000	1500	Absolute	Tab-
2 3	350	500	5000	5000	500	Absolute	Tab-
3 4	200	500	5000	5000	500	Absolute	Tab-

IO 被啟動後，若沒有釋放，則會做加法，如此可以由上述的 I.1 = Enable Ref. = Index[0]; I.2 = Index[1]; I.3 = Index[2]; I.4 = Index[4]; I.5 = Index[8]; I.6 = Index[16]; 再在 Position table 上設定 Index0~17, 共 17 個位置.

File Commands Print Language About

2)Dg/Tmc Evo - NTT 01-[TMC]Master

[I.0]Power [I.1]Enable Ref. [I.2]Sel/St: B0/I0 [I.3]Sel/St: B1/I1 [I.4]Sel/St: B2/I2 [I.5]Sel/St: B3/I3 [I.6]Sel/St: B4/I4 [I.7]---

Data Monitor

Drive 6,0-12,0 [230 V]
 Bus Input/OutPut
 Mode [3]Position
 Current 0.00 A
 Temp. 34.8 °C
 Speed [Mot] 0.0 mm/s
 Position[Mot] 0.00 mm

Input

I.0	Power on	<input type="checkbox"/>
I.1	Enable Ref.	<input type="checkbox"/>
I.2	Selec./Start: Bit0/In0	<input type="checkbox"/>
I.3	Selec./Start: Bit1/In1	<input type="checkbox"/>
I.4	Selec./Start: Bit2/In2	<input type="checkbox"/>
I.5	Selec./Start: Bit3/In3	<input type="checkbox"/>
I.6	Selec./Start: Bit4/In4	<input type="checkbox"/>
I.7	Output 2	--

Output

O.0	Drive OK	<input type="checkbox"/>
O.1	Homing attained	<input type="checkbox"/>
O.2	Target reached	<input type="checkbox"/>

Menu

- Field Bus
- Motor Data
- Advanced Setup
- Control Set
 - Control Setting
 - Digital Input
 - Filter Inputs
 - Factors
 - Position Setting
 - P Position**
 - V Main Speed
 - A GearBox Mode
 - C Torque
 - Electronic Cam
 - Press

Drive Data

Position

Pos. management Pos-Tab input-selection

Pos-Tab input-selection

Maximum Speed 2500 Selection index 0
 Pos. actual value 0 Pos number 1

Table

Index/N?	Position	Velocity	Accel.	Decel.	Time	Abso./Rela.	Vel. l
0 1	50	1500	5000	5000	1500	Absolute	Tab-rec d
1 2	550	1500	5000	5000	1500	Absolute	Tab-rec d
2 3	350	500	5000	5000	500	Absolute	Tab-rec d
3 4	0	500	5000	5000	500	Absolute	Tab-rec d
4 5	150	500	5000	5000	500	Absolute	Tab-rec d
5 6	0	1000	5000	5000	500	Absolute	Tab-rec d
6 7	0	1000	10000	10000	0	Absolute	Tab-rec d
7 8	0	1000	10000	10000	0	Absolute	Tab-rec d
8 9	350	1000	10000	10000	0	Absolute	Tab-rec d
9 10	589824	1000	10000	10000	0	Absolute	Tab-rec d

=> 可以按一次 [I.1] = Enable Ref. 時, 走一段, 並且輸出 Output 2 signal -> O.2 可以拿來用.