



Date: Dec. 23th, 2019

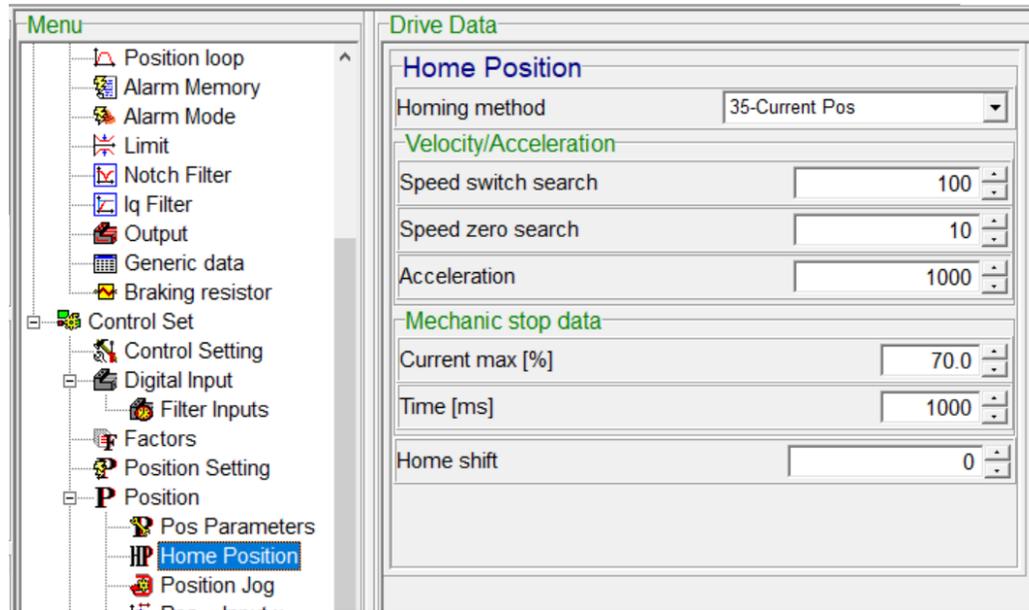
主題: Position 的控制模式的設定與使用

設定流程如下:

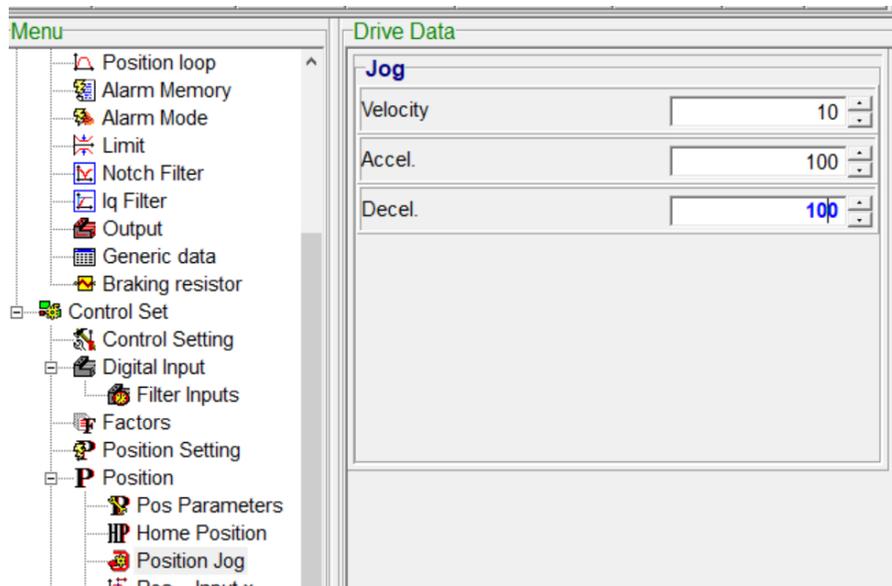
1. 確認馬達 auto-phasing 執行 OK, 要確認馬達旋轉方向. 順時針為+
2. 確認 Factor 設定, position 要設定為 degree, velocity 要設定為 rpm, acceleration 要設定為 rpm/s (請參閱文檔 2_factor 設定)
3. 確認 Digital input, I.0, I.1, I.2, I.3, I.4, I.5 要設定如下

Mode power On/Off		Level input	
Digital Input			
I.0	[01] - Power on	Power on	Active high
I.1	[03] - Enable Ref.	Enable Ref.	Active high
I.2	[12] - Jog+	Jog+	Active high
I.3	[13] - Jog-	Jog-	Active high
I.4	[11] - Home Position	Home Position	Active high
I.5	[04] - Reset Alarm	Reset Alarm	Active high
I.6	[00] - Null-Off	Analog Input 1	Active high
I.7	[00] - Null-Off	----	Active high

4. 設定 Home 的方式, 在 position → Home position → Homing method, 設定為 35-Current Pos



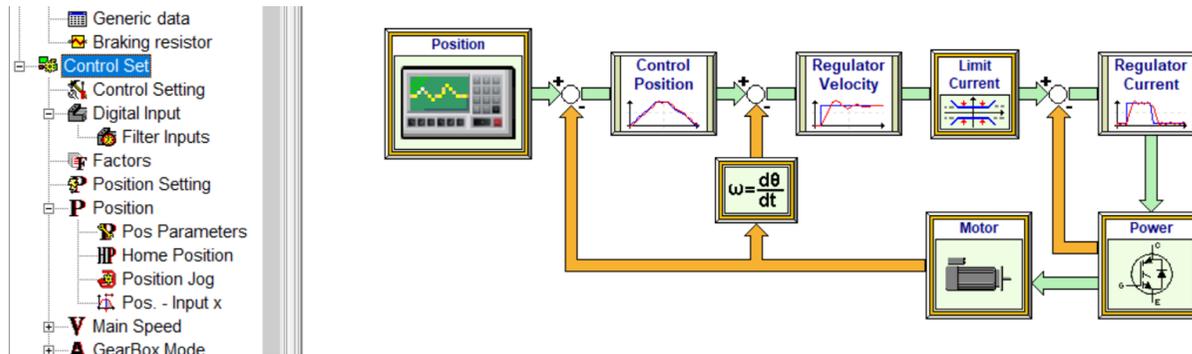
5. 設定 Jog 的速度, 在 position → Position Jog, 設定 Velocity =10; Accel.=100; Decel.=100



6. 使用 power on, 先 Jog 轉到 0 點位置, 然後 Home pos., 設定 Home 的位置在 0 點, 如下



7. 在 control set, 選擇 position 圖示, 如下:



8. 在 position 選項下:

- (1) 設定 Pos. management = Pos-Tab cyclic, 用表格循環位置
- (2) Index 5, 表示 5 個位置
- (3) 在表格中, Position, Velocity, Acceleration, Deceleration, Time 分別設定需要的值.
- (4) 在表格中, Position, Velocity, Acceleration 的單位, 就是 Factor 中設定的單位.
- (5) 如下表, 單位分別是 degree, RPM, RPM/s, ms

The screenshot shows the 'Position' configuration window. Under 'Pos-Tab cyclic', 'Maximum Speed' is set to 3000 and 'Selection index' is set to 1. 'Pos. actual value' is -39. Under 'Cyclic Positions', 'Mode' is 'Automatic', 'Cycle' is 'Cyclic', and 'Index' is 5. Below is a table with 7 rows and 8 columns: N?, Position, Velocity, Accel., Decel., Time, Abso./Rela., and Vel. mode.

N?	Position	Velocity	Accel.	Decel.	Time	Abso./Rela.	Vel. mode
1	0	10	1000	1000	500	Absolute	Tab-rec data
2	-45	100	1000	1000	500	Absolute	Tab-rec data
3	-180	10	1000	1000	500	Absolute	Tab-rec data
4	-270	100	2000	2000	500	Absolute	Tab-rec data
5	-45	50	10000	10000	500	Absolute	Tab-rec data
6	327680	1000	10000	10000	0	Absolute	Tab-rec data
7	393216	1000	10000	10000	0	Absolute	Tab-rec data

9. 再確認已經執行 Home pos.後, 即可執行 Enable Ref. 此時馬達就會按照表格中的位置, 進行各個位置的旋轉.



以下空白



嵐天自動化股份有限公司
i-Maku Automation CO., LTD.



謝謝您的選用

E-mail: sales@imaku.com.tw

聯絡人: 范揚昇

手機: 0937583280

