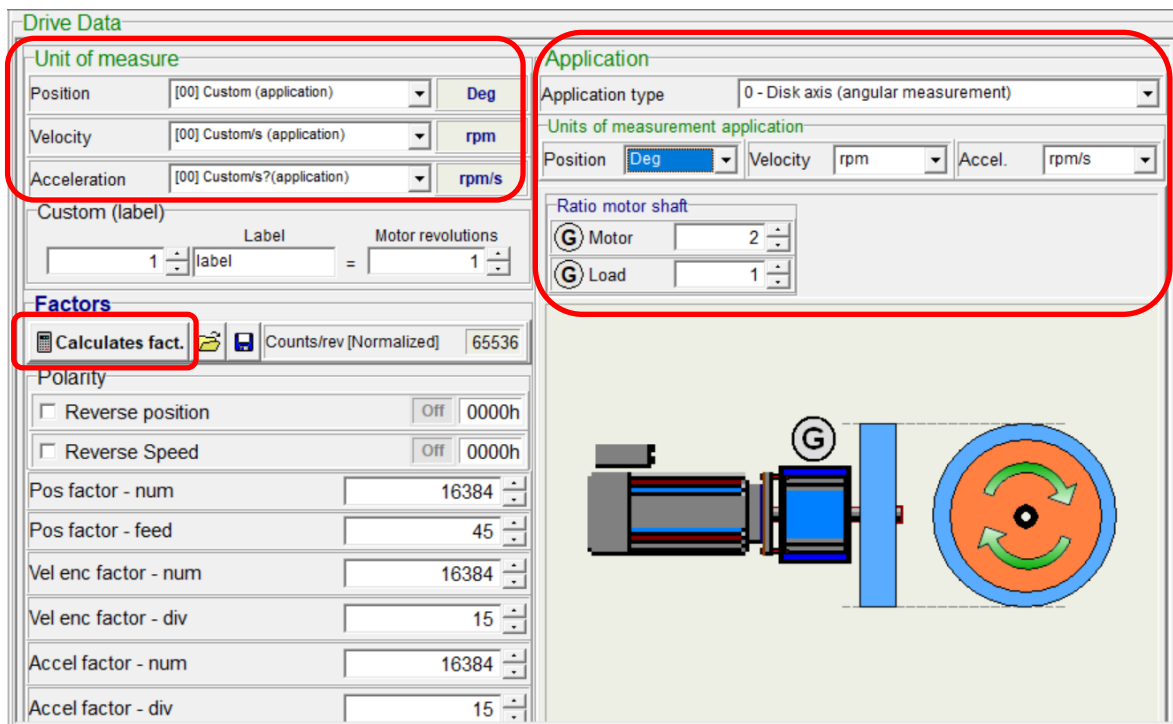




Factor 設定- Application [0] Disk angular 設定流程

Date: October 9th, 2020

- 本文介紹 Factor 設定，應用機構為具減速機，減速比為 2，角度 degree 為 1 度輸出。
 注意: (1) 要設定完 Factor 後，才可以設定 Home 點的 offset 值。
 (2) 位置模式，要注意 Relative 的應用，可以用來相對於 Home 點。若是一定要用 Absolute，此時一定要注意 Pos. actual val., 這個值才是 Absolute 模式遵照的值(也是 Factor 之後的值)。
- Factor 設定如下所示:
 按下 Calculates fact.後，更新各個 factors.



- 若執行速度模式，設定速度為 50RPM 時，表示最終圓盤為 50RPM，但是馬達轉速此時為 100RPM.(因為減速比為 2，以小齒輪帶動大齒輪，可以輸出較大扭力)
- 若執行位置模式，設定速度為 100RPM，設定位置為 360 度時，表示最終圓盤為 100RPM，轉動 360 度。此時馬達轉速為 200RPM，馬達會轉動 720 度。(因為減速比為 2，以小齒輪帶動大齒輪，可以輸出較大扭力)

注意: (1) 要設定完 Factor 後, 才可以設定 Home 點的 offset 值.

(2) 位置模式, 要注意 Relative 的應用, 可以用來相對於 Home 點. 若是一定要用 Absolute, 此時一定要注意 Pos. actual val., 這個值才是 Absolute 模式遵照的值(也是 Factor 之後的值).

N?	Position	Velocity	Accel.	Decel.	Time	Abso./Rela.	Vel. mode
1	0	100	10000	10000	500	Relative	Tab-rec data
2	360	100	10000	10000	500	Relative	Tab-rec data
3	-360	100	10000	10000	500	Relative	Tab-rec data

Data Monitor

Drive	6,0-12,0 [230 V]
Bus	Input/OutPut
Mode	[3]Position
Current	0.04 A
Temp.	36.9 °C
Speed [Mot]	1 rpm
Position (Rev/Offset)[Mot]	
1	65490 Counts
	131026 Counts

Menu

- Field Bus
- Motor Data
- Advanced Setup
- Control Set
- Control Setti
- Digital Input
- Factors
- Position Sett
- Position
- Main Speed
- GearBox Mo
- Torque
- Electronic Ca
- Press

Drive Data

Position

Pos. management: Pos-Tab cyclic

Pos-Tab cyclic

Maximum Speed: 3000

Pos. actual value: []

Cyclic Positions

Mode: Automatic

Cycle: Cyclic

Table

N?	Position	Velocity	Accel
1	0	100	
2	360	100	
3	-360	100	

馬達實際轉速及馬達實際位置值

使用者的設定位置值(減速比後的機構位置)

Data Monitor

Drive	6,0-12,0 [230 V]
Bus	Input/OutPut
Mode	[3]Position
Current	0.03 A
Temp.	37.0 °C
Speed [Mot]	200 rpm
Position (Rev/Offset)[Mot]	
1	33703 Counts
	99239 Counts

Menu

- Field Bus
- Motor Data
- Advanced Setup
- Control Set
- Control Setti
- Digital Input
- Factors
- Position Sett
- Position
- Main Speed
- GearBox Mo
- Torque
- Electronic Ca
- Press

Drive Data

Position

Pos. management: Pos-Tab cycli

Pos-Tab cyclic

Maximum Speed: []

Pos. actual value: []

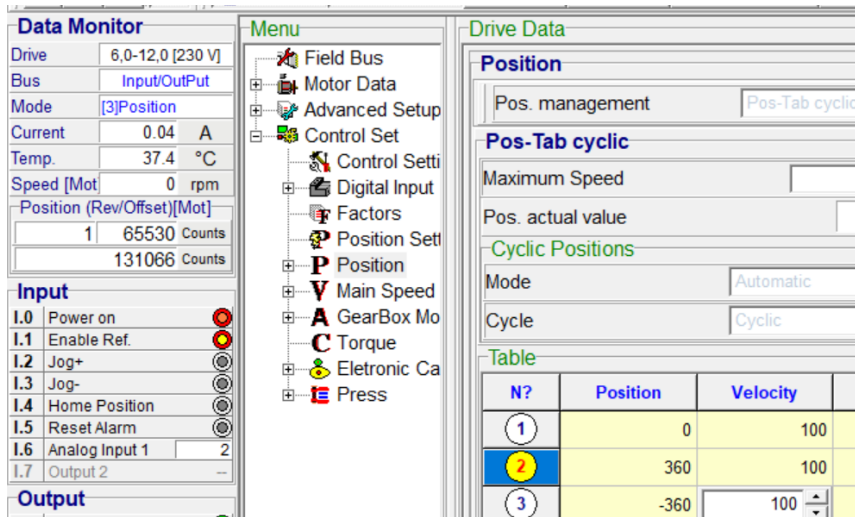
Cyclic Positions

Mode: Automatic

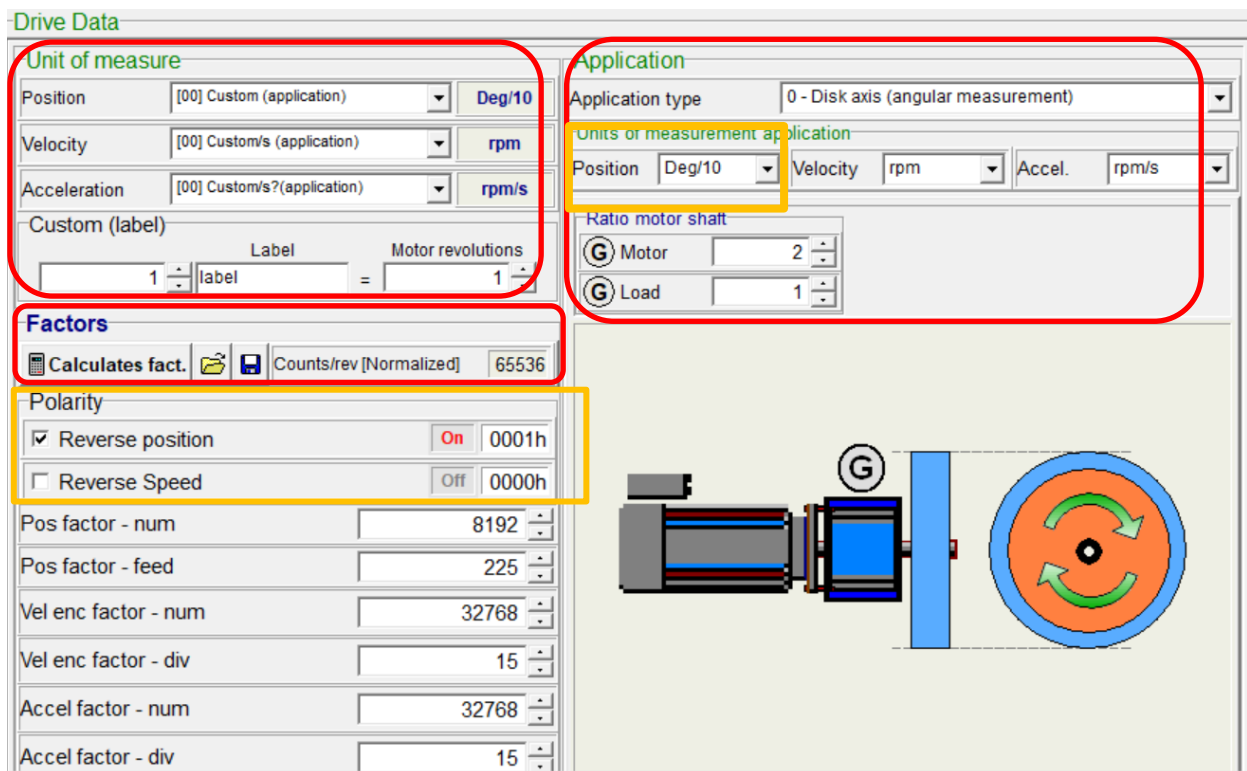
Cycle: Cyclic

Table

N?	Position	Velocity	Accel
1	0	100	
2	360	100	
3	-360	100	



5. 若是，應用機構為具減速機，減速比為 2，但是角度 degree 要 0.1 度輸入，則 factor 的設定如下：



6. 若執行位置模式，設定速度為 10RPM，設定位置為 360 (注意：此時代表 36.0 度)時，表示最終圓盤為 10RPM，轉動 36 度。此時馬達轉速為 20RPM，馬達會轉動 72 度。(因為減速比為 2，以小齒輪帶動大齒輪，可以輸出較大扭力)

Data Monitor

Drive 6.0-12.0 [230 V]
 Bus Input/OutPut
 Mode [3]Position
 Current -0.02 A
 Temp. 36.8 °C
 Speed [Mot] 0 rpm
 Position (Rev/Offset)[Mot]
 -1 52429 Counts
 -13107 Counts

Input

I.0 Power on
 I.1 Enable Ref.
 I.2 Jog+
 I.3 Jog-
 I.4 Home Position
 I.5 Reset Alarm
 I.6 Analog Input 1 2
 I.7 Output 2 -

Output

Menu

- Field Bus
- Motor Data
- Advanced Setup
- Control Set
 - Control Setti
 - Digital Input
 - Factors
 - Position Sett
 - Position**
 - Pos Par
 - Home P
 - Position
 - Pos. - In
- Main Speed
- GearBox Mo
- Torque
- Electronic Ca
- Press

Drive Data

Position

Pos. management Pos-Tab cyclic

Pos-Tab cyclic

Maximum Speed 3000 Selection index
 Pos. actual value 359 Pos number

Cyclic Positions

Mode Manual 0000h Max cycles
 Cycle Cyclic 0000h Index

Table

N?	Position	Velocity	Accel.	Decel.	Abso./Rela.
1	0	10	10000	10000	Relative
2	360	10	10000	10000	Relative
3	-360	10	10000	10000	Relative

7. 其餘減速比值依照上述流程設定。
 以下空白



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



Motors & Digital Drives

謝謝您的選用

E-mail: sales@imaku.com.tw

聯絡人: 范揚昇

手機: 0937583280