



STD2上層軟體使用手冊 V1.0

磁晶科技股份有限公司

台灣省新竹縣竹北市勝利十街27號2F

TEL: +886-3-6676096, Fax: +886-3-6676095

www.magtronics.com.tw

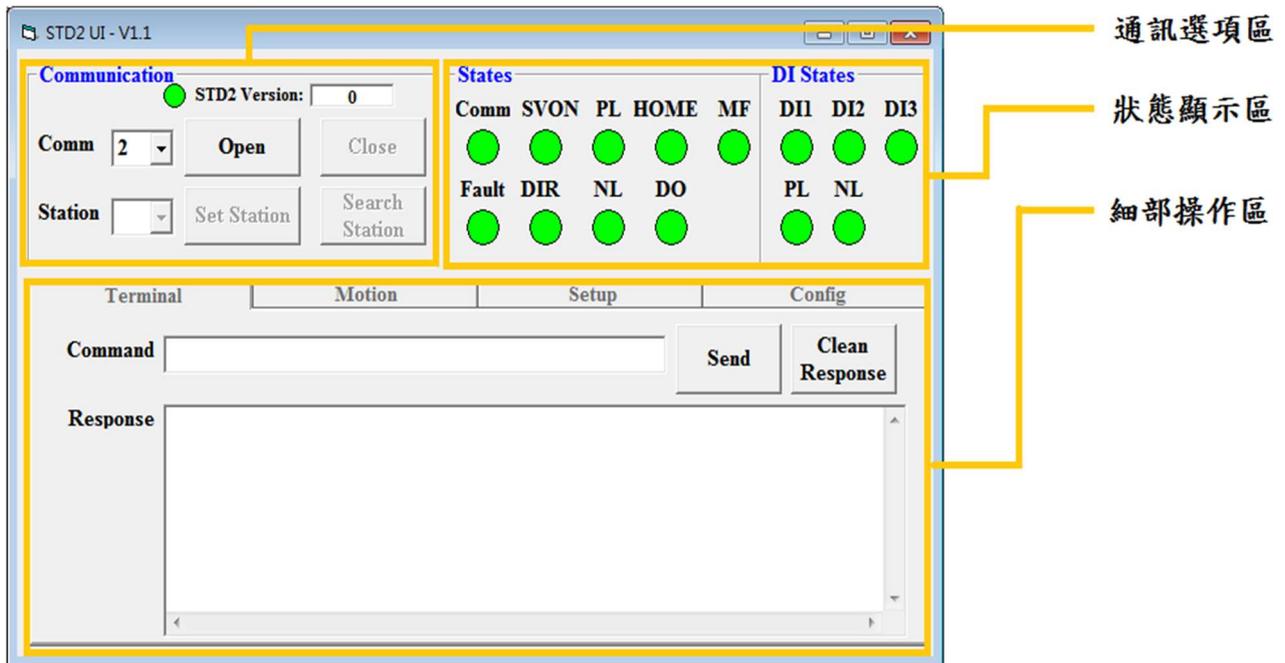


目錄

1.程式外觀.....	3
2.通訊.....	4
3.細部操作.....	5
附錄 A.RS485 命令.....	10



1. 程式外觀



1.1 通訊選項區

設定各項通訊數據及通訊埠開關控制

1.2 狀態顯示區

回傳驅動器內部狀態(紅色表示該狀態為觸發狀態)

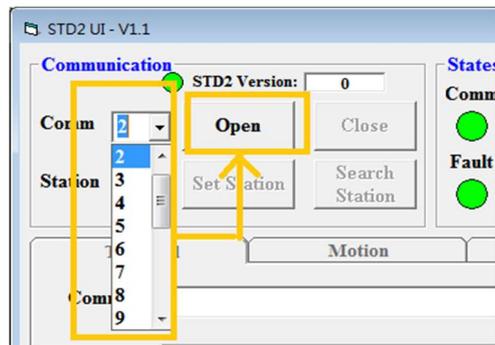
1.3 細部操作區

包含簡易運動控制及驅動器內部參數設定。

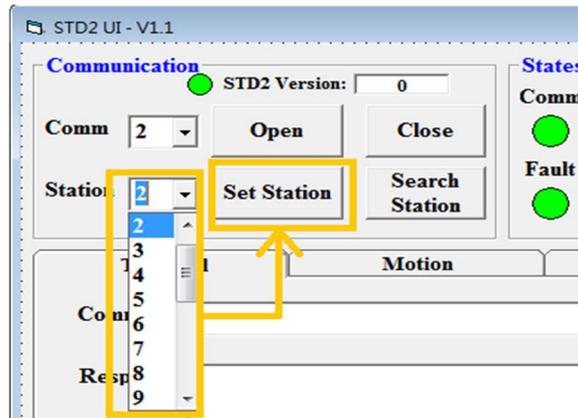


2. 通訊

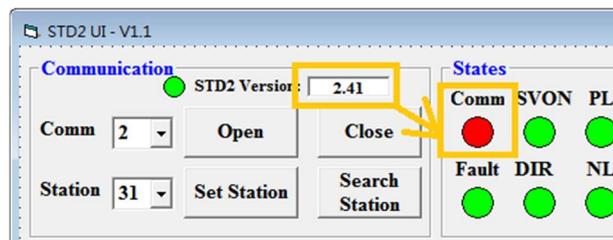
2.1 選取485所在通訊埠編號，選取好後按下 Open 按鈕。



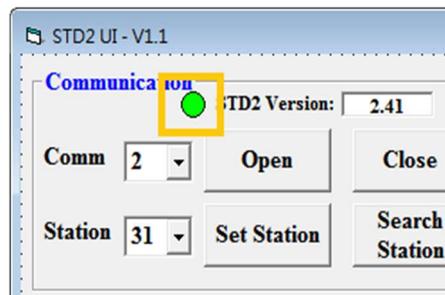
2.2 直接輸入站號，或是按下 Search Station 掃描目前可連線站號，選取完成後按下 Set Station 按鈕。



若連線成功，軟體上方會顯示目前驅動器韌體版本，且 COMM 燈號亮起(紅色代表燈號亮起)。



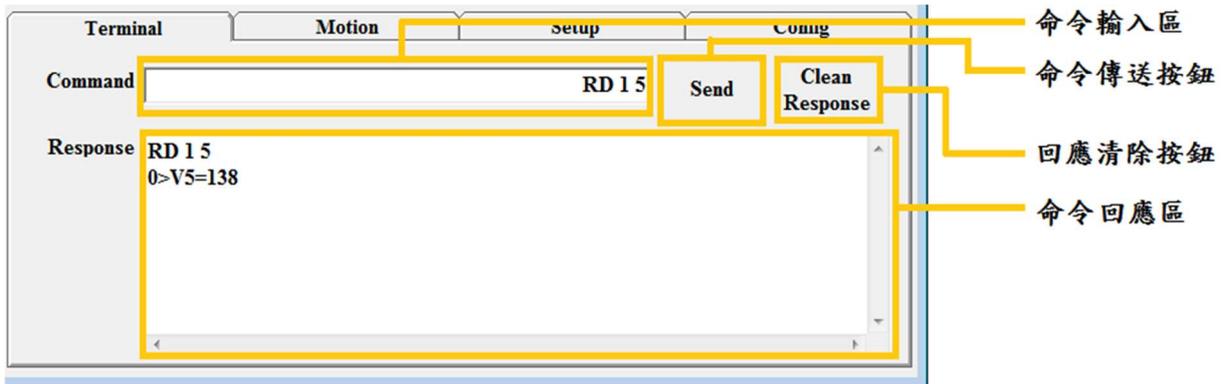
註：在韌體版本號左方燈號若閃爍，表示軟體目前運作正常。





3. 細部操作

3.1 Terminal(終端機)



3.1.1 命令輸入區

在此欄位可輸入 STD2命令(可用命令可參考本手冊附錄 A)，輸入完成後可直接按下 Enter 或是命令傳送按鈕以送出命令。

3.1.2 命令傳送按鈕

按下後可送出命令輸入區中命令。

3.1.3 回應清除按鈕

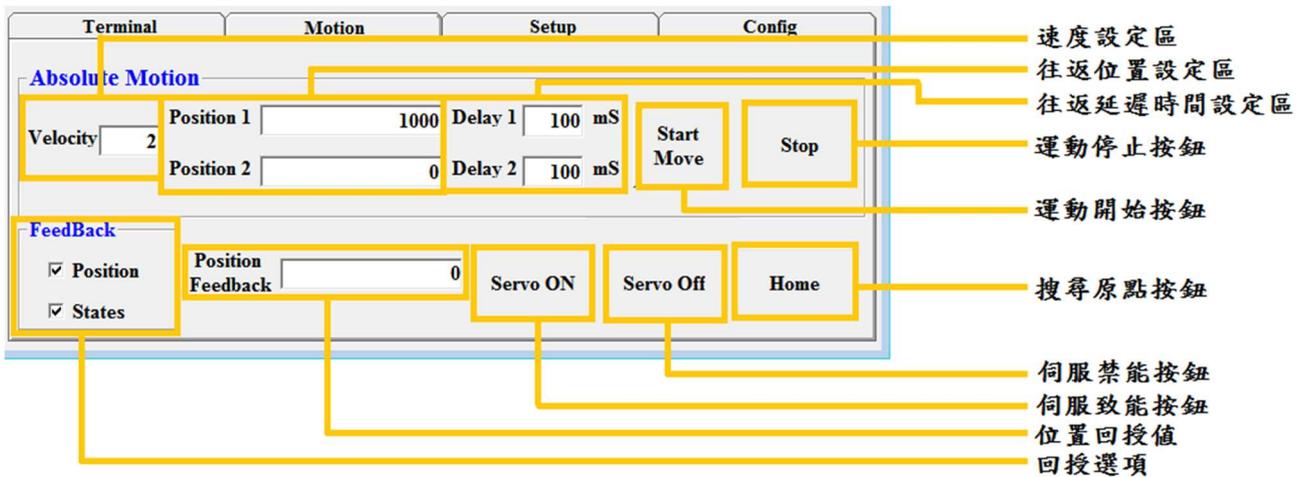
清除命令傳送區中內容。

3.1.4 命令回應區

送出命令後，會於此區顯示送出命令及該命令回應。



3.2 Motion(簡易運動操作)



3.2.1 速度設定區

設定往返運動速度。

3.2.2 往返位置設定區

設定往返區間。

3.2.3 往返延遲時間設定區

設定往返延遲時間。

3.2.4 運動停止按鈕

停止往返運動。

3.2.5 運動開始按鈕

開始依照設定值進行往返運動。

3.2.6 搜尋原點按鈕

按下後，驅動器會驅使馬達往負向運動以搜尋負極限開關。(需接上負極限開關才可使用)

3.2.7 伺服禁能按鈕

3.2.8 伺服致能按鈕

3.2.9 位置回授值

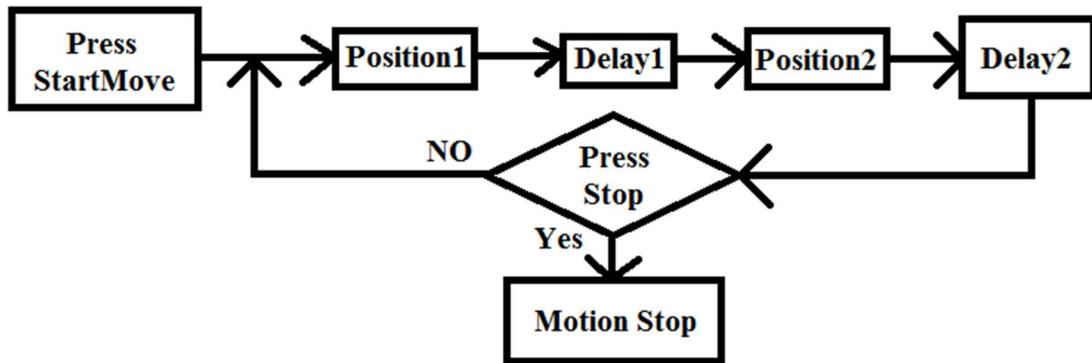
表示目前已送出多少位置命令至馬達。(此值僅表示目前送出位置命令量，非馬達實際位置)

3.2.10 回授選項

選擇哪些數值需回授。



3.2.11 運動關係圖





3.3 Setup(驅動器參數設定)

Terminal	Motion		Setup				Config
Position							
P0	P1	P2	P3	P4	P5	P6	P7
0	1000	2000	3000	0	0	0	0
P8	P9	P10	P11	P12	P13	P14	P15
0	0	0	0	0	0	0	0
V Group Settings							
MSP	HSP	IDN	IAC	ISL	CFG	ACC	
50	20	15	25	25	138	0	
							Save

P族群參數設定區
V族群參數設定區
儲存按鈕

3.3.1 P 族群參數設定區

設定 P 族群(預先設定位置)參數，輸入時內文會變為紅色，待按下 Enter 後變回黑色，表示設定值已寫入至驅動器。(若文字為紅色，表示數值尚未寫入至驅動器)

3.3.2 V 族群參數設定區

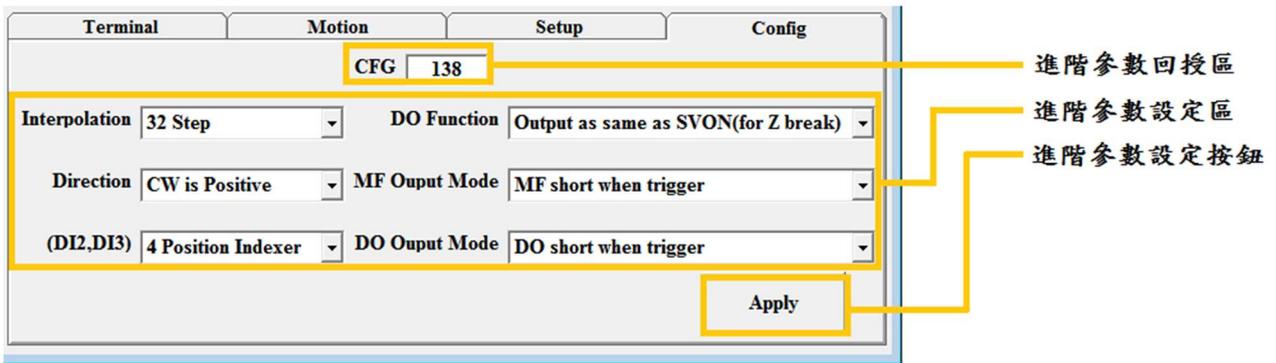
設定 V 族群(預先設定位置)參數，輸入時內文會變為紅色，待按下 Enter 後變回黑色，表示設定值已寫入至驅動器。(若文字為紅色，表示數值尚未寫入至驅動器)

3.3.3 儲存按鈕

按下後可儲存寫入數值。



3.4 Config(驅動器進階參數設定)



3.4.1 進階參數回授區

回傳目前進接參數(Config)設定值。

3.4.2 進階參數設定區

設定進階參數。

3.4.3 進階參數設定按鈕

將設定完成參數寫入。(進階參數設定完成後，需將驅動器重新開電才會生效。)



附錄 A. RS485 命令

	命令	格式	說明
單一站台 命令	WT	[0~1] [0~n] [Value]	寫入參數
	RD	[0~1] [0~n]	讀取參數
	RV	[Index]	讀取狀態參數
廣播命令	RN	[32 ASCII]	移動串列上所有驅動器至預先設定位置
	ST	[0~32]	設定RS485通訊站號(32為廣播模式)
一般命令	EN	[1/0]	伺服致能/禁能
	MN	[0~3]	移動至預先設定位置
	VA	[1~255]	設定馬達速度
	AA	[0~7]	設定馬達加速度
	MA	$[-2^{31} \sim 2^{31}]$	移動至絕對位置
	MI	$[-2^{31} \sim 2^{31}]$	移動至相對位置
	HM		向負極限方向JOG，將位置數值重置
	SV		儲存參數至EEPROM
	JP		正向JOG
	JN		負向JOG
	JS		JOG停止
	JC	[1~255]	設定JOG速度(僅於JOG模式時有效)
	ZP		將目前位置設定為零
	SP		緊急停止且立即伺服禁能，重新致能可清除此操作