

磁晶科技股份有限公司

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



磁晶科技股份有限公司 www.magtronics.com.tw

目錄

1.程式外觀	
2.通訊	4
3.細部操作	
附錄 A.RS485 命令	



5, STD2 UI - V1.1		通訊選項區
Communication STD2 Version: 0 Comm 2 Open Close Station Set Station Search Station Set Station Station	States DI States Comm SVON PL HOME MF DI1 DI2 DI3 Fault DIR NL DO PL NL	狀態顯示區 細部操作區
Terminal Motion Command Response	Setup Config Clean Response	
4		

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。



2.1選取485所在通訊埠編號,選取好後按下 Open 按鈕。

STD2 U	I - V1	.1			
Comm	unica	tion	STD2 Version:	0	
Corm	2	•	Open	Close	
Station	2 3 4	A H	Set Station	Search Station	Fa
	16 7			Motion	Ŷ
C01	m 8 9	-			

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。

🖏 STD2	UI - V1	.1			
Comn	iunica	tion	STD2 Version:	0	States
	_			,	Comm
Comn	1 2	-	Open	Close	
Statio			Sot Station	Search	Fault
Statio	2	×	Set Station	Station	
	3			Motion) [
	4	=	<u> </u>	MOTION	
Co	¹¹ 6				
	7				
Re	sp 8 9	-			

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)。

🖏 STD2 UI - V1.1			
Communication		States	-
SID2 Version	2.41	Comm	SVON PL
Comm 2 - Open	Close -		
Station 31 - Set Station	Search Station	Fault	DIR NL

註:在韌體版本號左方燈號若閃爍,表示軟體目前運作正常。

🖏 STD2 UI - V1.1			
Communica		TD2 Version:	2.41
Comm 2	•	Open	Close
Station 31	•	Set Station	Search Station



3.1 Termanal(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。

磁晶科技股份有限公司 3.2 Motion(簡易運動操作)

Terminal	M	otion	Setup	Y	Config	ר	速度設定區
⊂Absolute Moti	on –						- 往返位置設定區
Velocity 2	Position 1	1000 Delay 1	100 mS	Start	Stop		── 往返延遲時間設定區 ── 運動停止按鈕
	Position 2	0 Delay 2	100 mS	Move			運動開始按鈕
- FeedBack	Position	0		_			
I States	Feedback	0 Serv	o ON Se	rvo Off	Home		搜尋原點按鈕
						-	- 伺服禁能挤劲
							一 伺服致能按鈕
							━━位置回授値 ━━回授選項

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





Terminal	Motion	Setup	Config	D族群会對語宮區
Position P0 P1 0 1000 P8 P9 0 0	P2 P3 0 2000 300 0 P10 P11 0 0	P4 P5 0 0 0 0 P12 P13 0 0 0	P6 P7 0 0 P14 P15 0 0	▼族群參數設定區
V Group Settings MSP HSP 50 20	IDN IAC 15 25	ISL CFG ACC 25 138 0	Save	

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,表是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。



Terminal Motion Setup Config 進階參數回授區 CFG 138 進階參數設定區 DO Function Output as same as SVON(for Z break) -Interpolation 32 Step • 進階參數設定按鈕 ◄ MF Ouput Mode MF short when trigger Direction CW is Positive • (DI2,DI3) 4 Position Indexer - DO Ouput Mode DO short when trigger • Apply

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。)



磁晶科技股份有限公司 www.magtronics.com.tw

附錄 A. RS485 命令

	命令	格式	說明
單一站台	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
座採会会	RN	[32 ASCII]	移動串列上所有驅動 器至預先設定位置
「田山」へ	ST	[0~32]	設定RS485通訊站號 (32為廣播模式)
	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
	НМ		向負極限方向JOG, 將位置數值重置
一般命令	SV		儲存參數至EEPROM
	ЈР		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