

MUSCLE 通信速率 預設值 : 38400.N.8.1

相關參數 K20通信速度 : 0=38400 1=9600 2=19200 3=57600

K70通信結束碼 : 0=CR 1=CRLF

下列命令均以第1顆馬達為例

原點搜尋命令

字串:|.1CR 16進制:7C 2E 31 0D

相關參數 K42原點搜尋高速

K43回原點時的加速度

K45回原點方向

K46原點搜尋方式

K47原點搜尋時電壓上昇範圍

K48機械原點與電氣原點距離

回位置0命令

字串:|1.1CR 16進制:7C 31 2E 31 0D

相關參數 K42原點搜尋高速

K43回原點時的加速度

將目前位置設為0命令

字串:|2.1CR 16進制:7C 32 2E 31 0D

詢問馬達現在位置命令

字串:?96.1CR 16進制:3F 39 36 2E 31 0D

馬達回應內容 3D開始 0D結束

例如馬達回應 3D 39 30 30 30 0D 現在位置等於9000

直接定位命令

字串:P.1=#####CR

S.1=####CR

A.1=####CR

^CR

16進制:50 2E 31 3D 30 30 30 30 31 30 30 30 0D

53 2E 31 3D 30 31 30 30 0D

41 2E 31 3D 30 31 30 30 0D

5E 0D

命令解釋:100的速度,100的加速度,到絕對位置1000

馬達定位完成會回復字串 UX.1=8

程式定位命令

字串:B1.1

P1.1=#####CR

S1.1=####CR

A1.1=####CR

[1.1

16進制:42 31 2E 31 0D

50 31 2E 31 3D 30 30 30 30 31 30 30 30 0D

53 31 2E 31 3D 30 31 30 30 0D

41 31 2E 31 3D 30 31 30 30 0D

5B 31 2E 31 0D

命令解釋:100的速度,100的加速度,到絕對位置1000

馬達定位完成會回復字串 UX.1=8

若程式以寫入馬達內並儲存,則只傳送[1.1即可

寸動前進命令

字串:P.1=#####CR

S.1=####CR

A.1=####CR

^CR

16進制:50 2E 31 3D 30 30 30 30 31 30 30 30 0D

53 2E 31 3D 30 31 30 30 0D

41 2E 31 3D 30 31 30 30 0D

5E 0D

命令解釋:100的速度,100的加速度,到絕對位置1000(此處是指最大的位置)

當寸動按鈕放開時,請送下列字串

字串].1CR 16進制:5D 2E 31 0D

寸動後退命令

字串:P.1=#####CR

S.1=####CR

A.1=####CR

^CR

16進制:50 2E 31 3D 30 30 30 30 30 30 30 30 0D

53 2E 31 3D 30 31 30 30 0D

41 2E 31 3D 30 31 30 30 0D

5E 0D

命令解釋:100的速度,100的加速度,到絕對位置0

當寸動按鈕放開時,請送下列字串

字串].1CR 16進制:5D 2E 31 0D

A=加速度及減速度

S=速度

P=位置

T=計時器(單位為1ms)

例:

馬達預設解析度為1000pps/r

S1=300,速度等於 $300 \times 100 / 1000 \times 60 = 1800\text{RPM}$

A1=30.加速度等於1秒從0加速到S所設定的速度

P1=36000.馬達運轉目標為12圈

T1=1000.等待時間為1秒

製作

吳子聖

日期

2011.02.14