

SDE Servo Dahili Mod'da Haberleşme Üzerinden JOG Yaptırma

PA01: 0010

PC20: 0001 (İstasyon Adresi:1)

PC22: 0017 (8,E,1,9600 RTU)

Enerji OFF/ON

Önemli Not: Servo JOG moda alınmadan önce servo on sinyali gelmiyor olması gerekir.

Kullanılan Adresler aşağıda listelenmektedir.

1- 901H adresine 3 gönderildiğinde Servo ON'a ve JOG moduna geçmiş olur.

Address	Content	Data length
0x0901	0x0000: To quit this test mode 0x0001: Reserved 0x0002: DO forced output 0003h: JOG test 0004h: Positioning test	1 word

2- 902H adresine Hızlanma/Yavaşlama süresi ms cinsinden gönderilir.

To set acceleration/deceleration time constant of JOG test(suitable for positioning test).

Address	Content	Data length
0x0902	Acceleration/deceleration time constant [ms] Setting range: 0~20000	1 word

3- 903H adresine JOG hızı rpm cinsinden gönderilir.

JOG speed command

Address	Content	Data length
0x0903	JOG speed command [rpm] Setting range: 0~3000	1 word

4- 904H adresine 1 gönderilir ise ileri, 2 Gönderilir ise Geri döner. 0'da stop'a geçer

JOG operation

Address	Content	Data length
0x0904	0: to stop motor running. 1: run the motor at forward rotation.(CCW) 2: run the motor at reverse rotation.(CW)	1 word