

Ezi-MOTIONLINK Plus-E-MIT 세팅 메뉴얼

2020년 08월 10일
영업팀



1. 미쓰비시(MR Configurator2) 설치편

1-1. 컨트롤러(MR Configurator2) 설치

<http://kr.mitsubishielectric.com/fa/ko/index.do>(미쓰비시 홈페이지 주소)

MITSUBISHI ELECTRIC
Changes for the Better

Korea - Factory Automation

Worldwide [현재위치에서 검색] GO ?

HOME | 회사소개 | 제품정보 | 고객지원 | 교육안내 | SHOWROOM | e-F@ctory | 홍보센터 | 인재채용

Factory Automation

회원가입 로그인

Font Size : S M L Print This Page

자동화 분야의 새시대를 개척하는 혁신적 차세대 컨트롤러
MELSEC iQ-R series

Reducing TCO / Reliability / Reusability

medical design award winner 2015 if DESIGN AWARD 2015

● **새소식**

- ▶ 07 월 07일 [웹세미나] COVID 19, 위기를 기회로 만드는 2020최신 자동화 스마트 팩토리 기술!
- ▶ 07 월 07일 [웹세미나] 제조업의 디지털전환 - 스마트 팩토리의 미래를 경험하다!
- ▶ 06 월 11일 [미쓰비시뉴스] 한국미쓰비시전기오토메이션㈜ e-F@ctory Model Line 견학회 개최 중
- ▶ 06 월 10일 Webinar에 참가해주신 여러분들께 감사드립니다.
- ▶ 05 월 07일 [월간로봇기술] 한국미쓰비시전기오토메이션, e-F@ctory 모델라인 구축

FA-IT 통합솔루션 e-F@ctory

정기교육/이러닝
고객에게 필요한
기초부터 응용기술까지

FA기술상담센터
FA관련 제품에 대한
전문가의 기술적 상담

자료실
매뉴얼/기술자료집/CAD
카탈로그/소프트웨어/인증서

특약점
미쓰비시전기 제품을
구매할 수 있는 판매점

회원가입 후 **[자료실]** 클릭

1. 미쯔비시(MR Configurator2) 설치편

1-2. 컨트롤러(MR Configurator2) 설치

1. 소프트웨어 클릭 후 **MR-Configurator2** 검색
2. **[설치판]MR-Configurator2(E) Ver2.21x** 클릭후설치
3. **[Update]MR-Configurator2(E) Ver1.53f** 클릭후설치



Korea - Factory Automation

Worldwide

[HOME](#) | [제품정보](#) | [고객지원](#) | [교육안내](#) | [SHOWROOM](#) | [FA나침반](#) | [e-F@ctory](#) | [회사소개](#) | [홍보센터](#) | [인재채용](#)

Home > [고객지원](#) > [Download](#) > [소프트웨어](#)

고객지원

Font Size :

- 고객지원
 - ▶ FAQ
 - ▼ Download **NEW**
 - ▶ 매뉴얼
 - ▶ 기술자료집 **NEW**
 - ▶ 카탈로그
 - ▶ CAD
 - ▶ **소프트웨어**
 - ▶ 인증서
 - ▶ 판매점 & A/S지정점안내
 - ▶ A/S센터안내
 - ▶ Q&A
 - ▶ GOT샘플프로그램
 - ▶ 한영일 FA용어사전
 - ▶ 단종기종
 - ▶ 글로벌비즈니스서포트 **NEW**

Download

한국미쓰비시전기오토메이션(주)는
고객의 편의를 위해 항상 노력하겠습니다.

소프트웨어



☒ 제목 ☐ 내용

No.	제목	첨부	언어	날짜	조회수
2	[Update] MR-Configurator2(E) Ver 1.53f			2016-05-30	5476
3	[설치판] MR-Configurator2(E) Ver 2.21x			2013-12-25	17131
1	[Update] MR-Configurator2			2011-04-01	6699

Inquiries

문의처

특약점

A/S지정점

Q&A

▶ FAQ

Service

▶ 정기교육

▶ e-learning

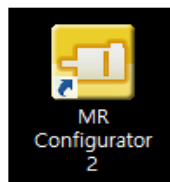
▶ Download

▶ Global Support

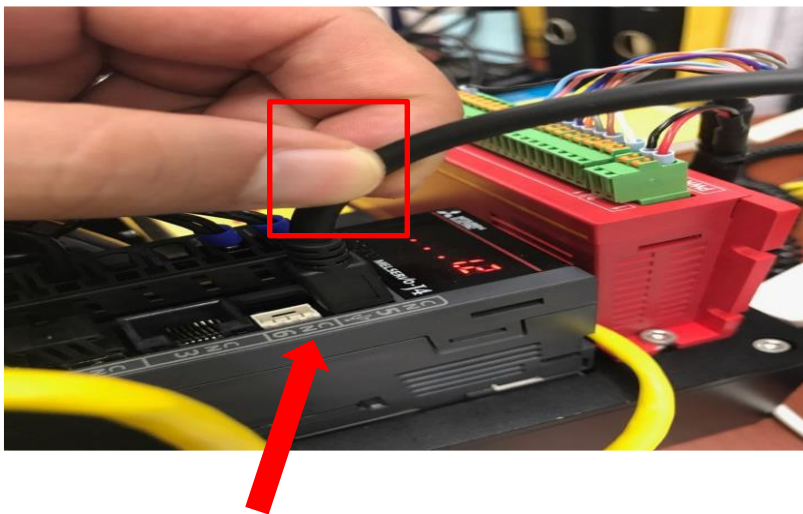
Ezi-SERVO[®]
Closed Loop Stepping System

2. 미프비시(MR Configurator2) 실행편

2-1. 드라이브 연결 방법



← 설치시 나오는 아이콘
[MR Configurator2] 실행 후
USB를 컴퓨터와 연결



미프비시 SERVOPACK USB연결



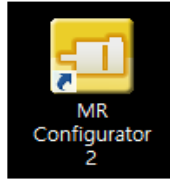
컴퓨터 USB연결

2. 미쯔비시(MR Configurator2) 실행편

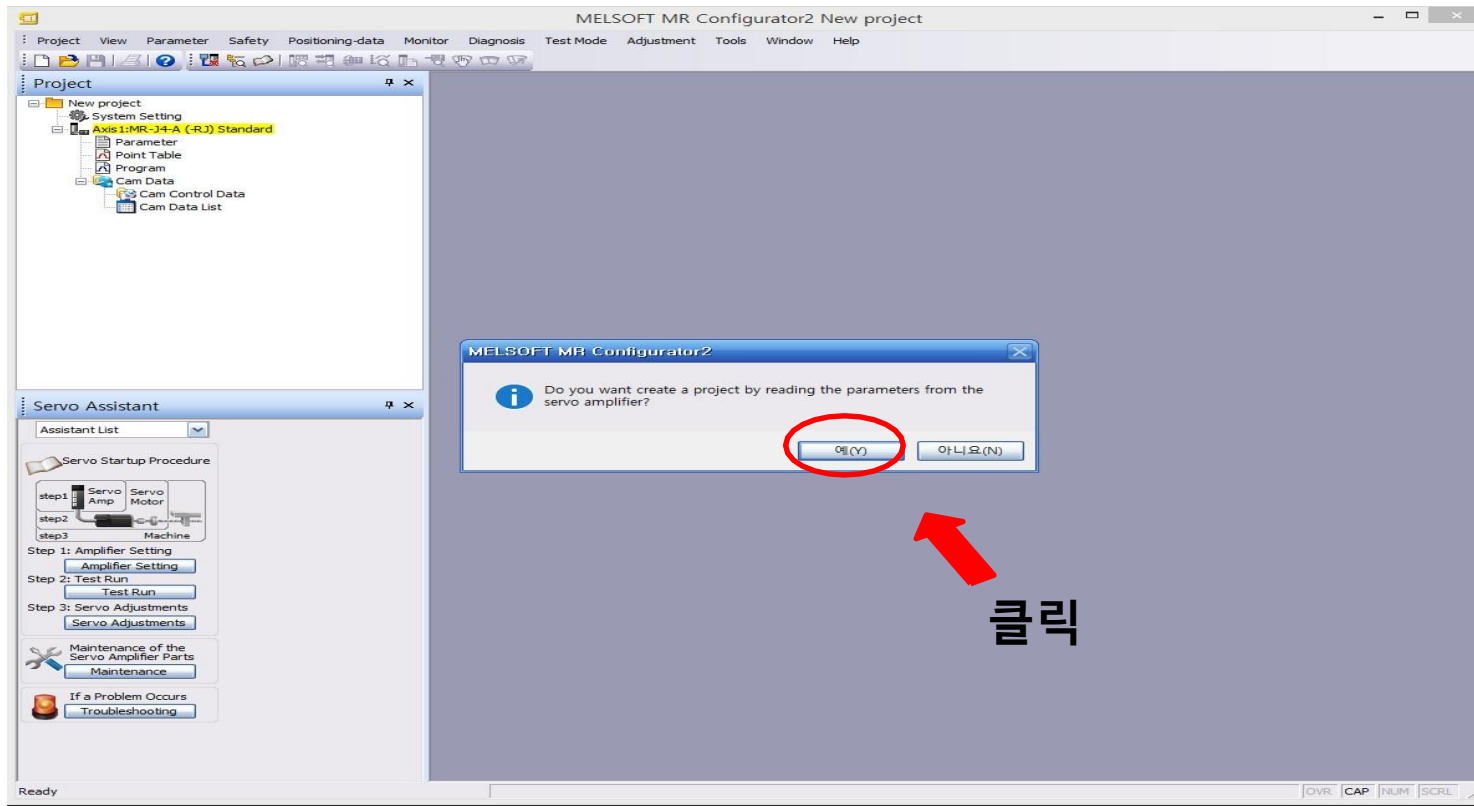
2-2. 미쯔비시 드라이브 연결

드라이브 품명 : MR-J4-10A

실행 프로그램 : MR Configurator2접속 방법

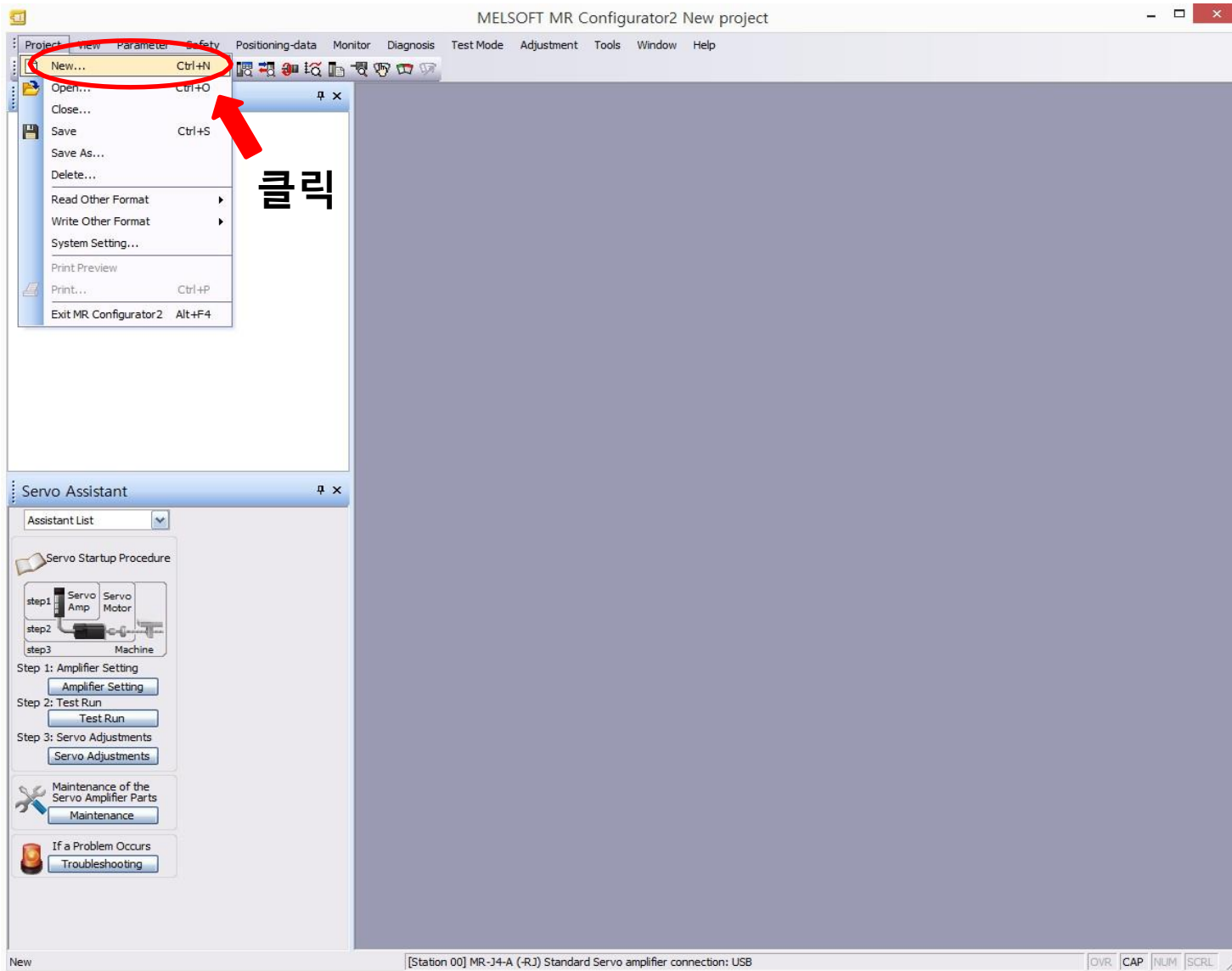


← 아이콘[MR Configurator2] 실행



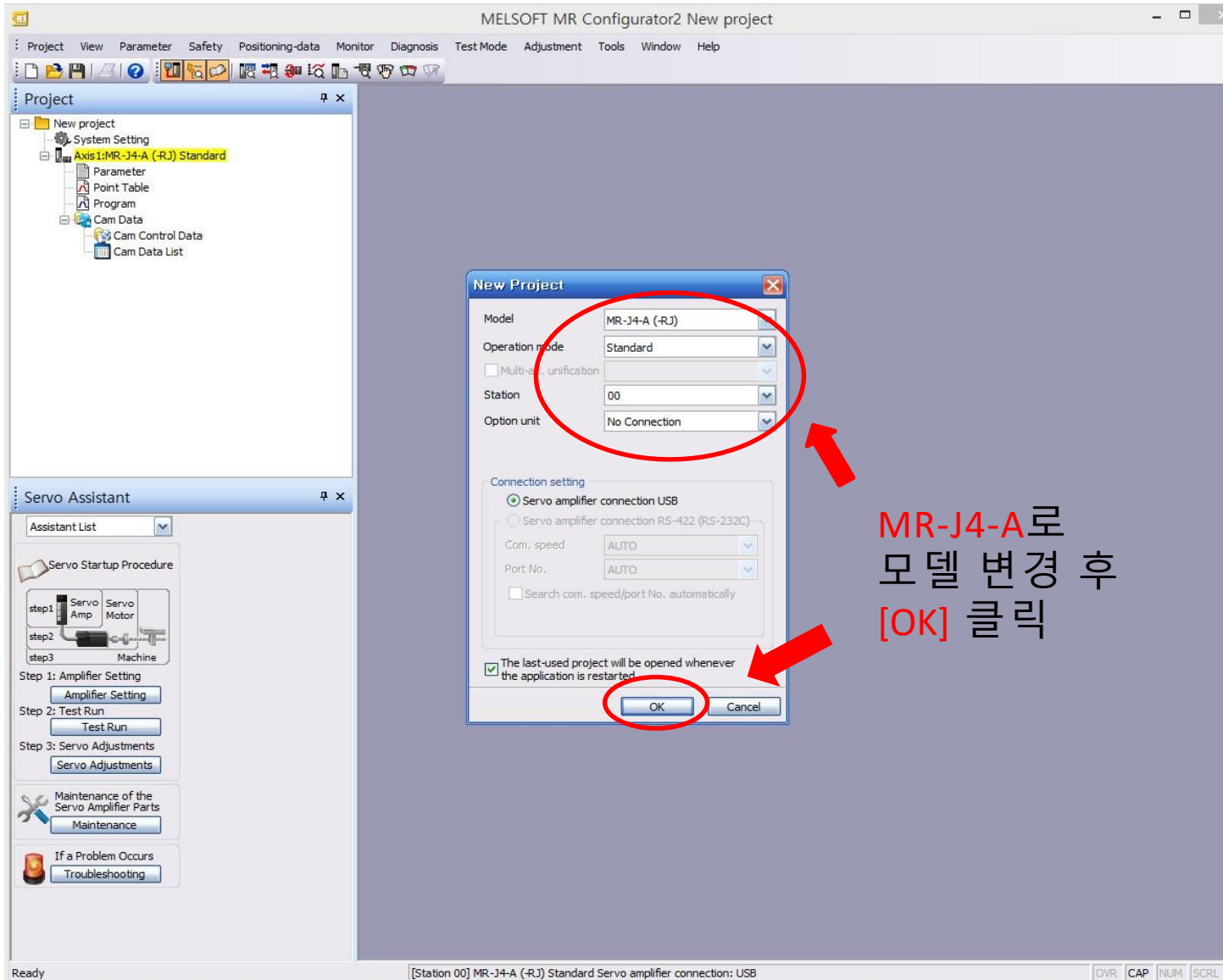
2. 미쯔비시(MR Configurator2) 실행편

2-3. New Project 활성화



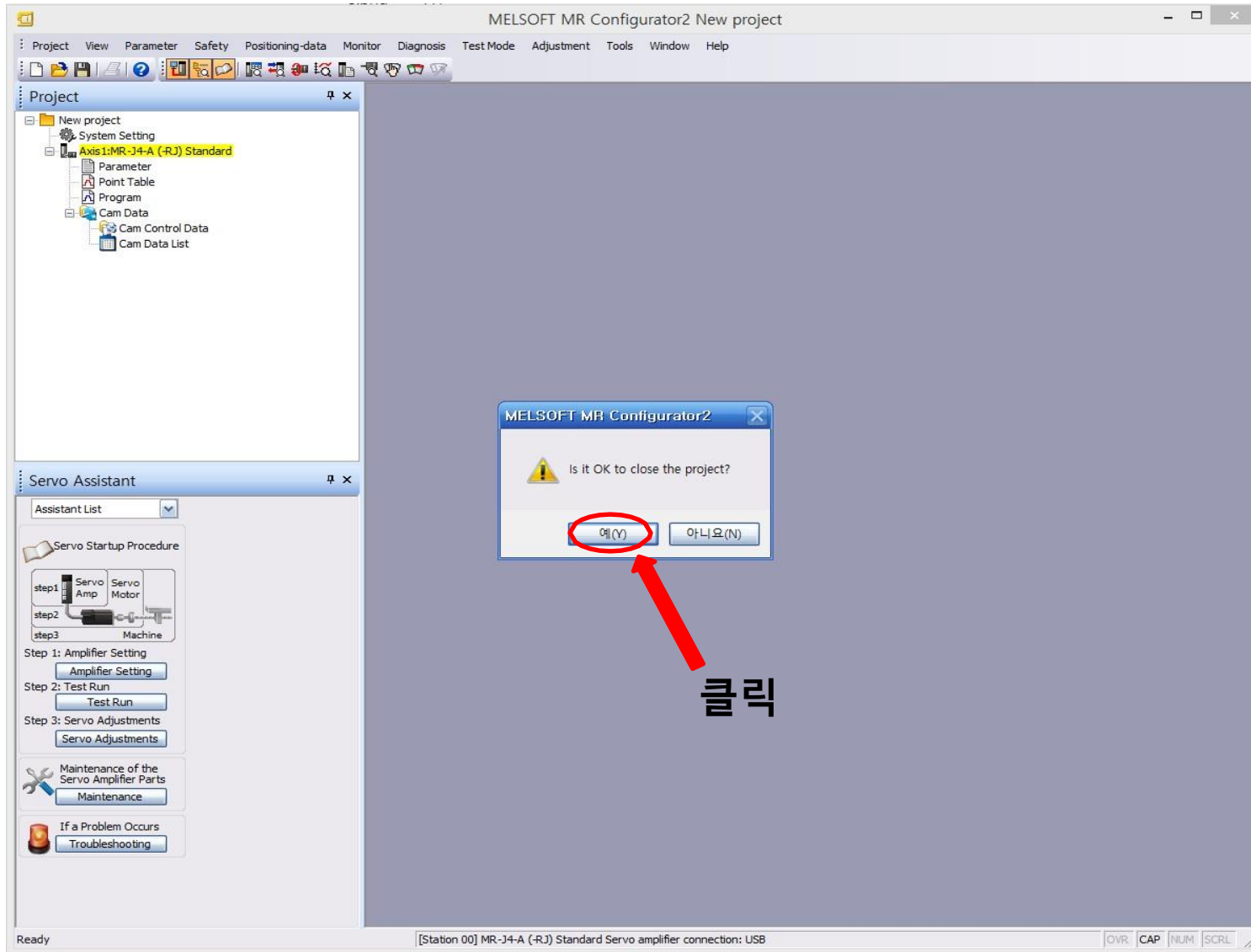
2. 미쯔비시(MR Configurator2) 실행편

2-4. 미쯔비시 드라이브 연결(MR-J4-A)



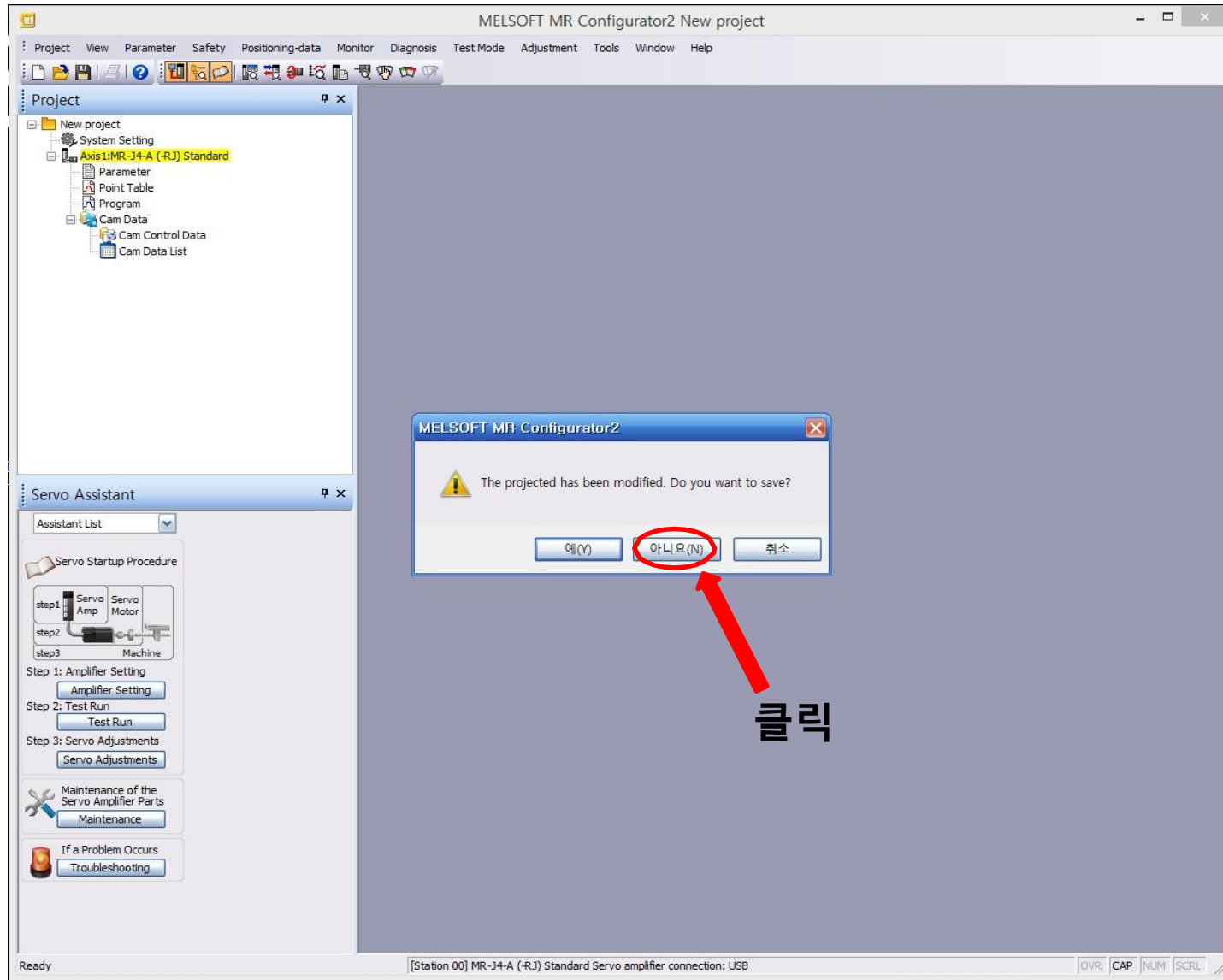
2. 미쯔비시(MR Configurator2) 실행편

2-5. 미쯔비시 드라이브 연결(MR-J4-A)



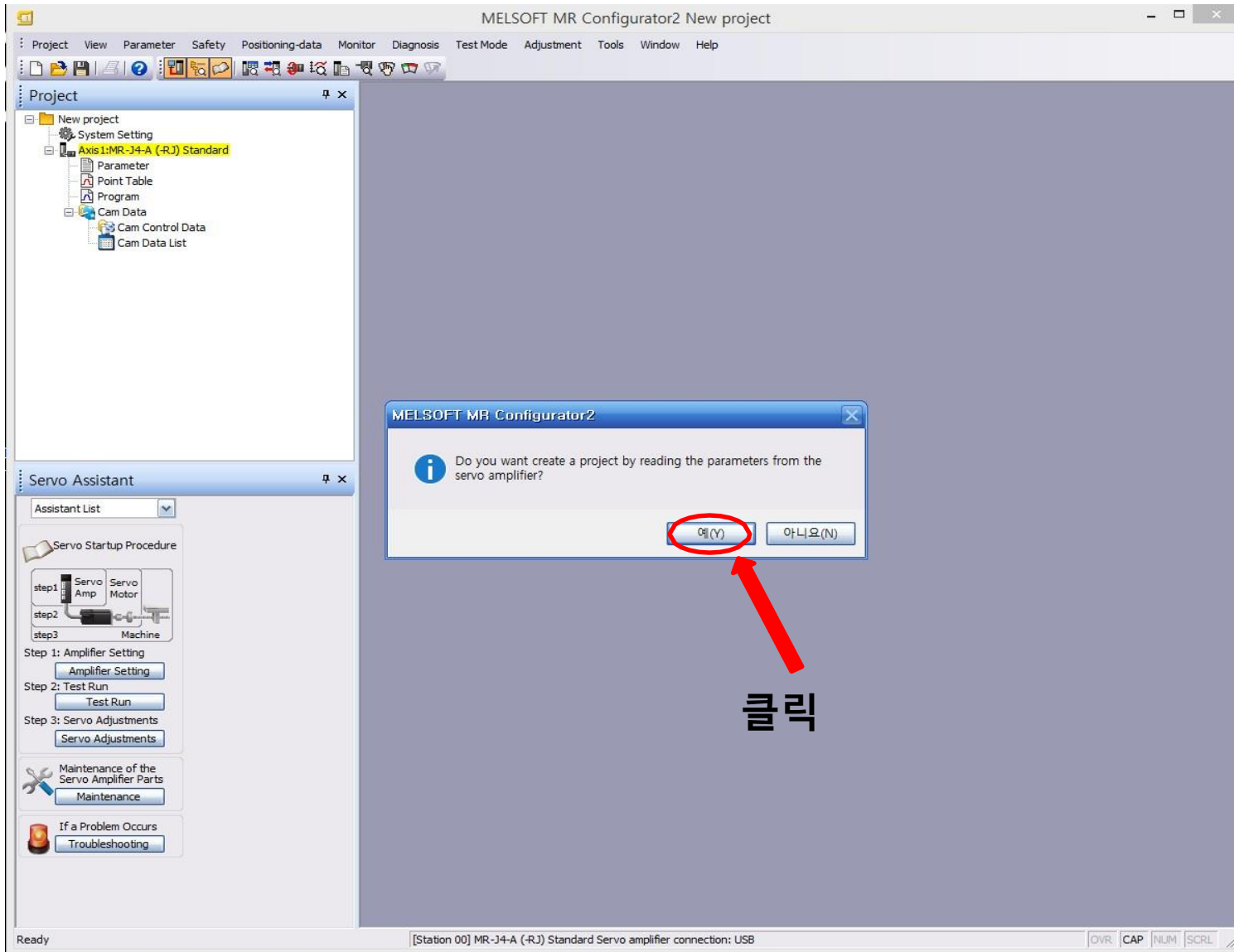
2. 미쯔비시(MR Configurator2) 실행편

2-6. 미쯔비시 드라이브 연결(MR-J4-A)



2. 미쯔비시(MR Configurator2) 실행편

2-7. 파라미터 설정창 이동



2. 미쯔비시(MR Configurator2) 실행편

2-8. 파라미터 설정창 이동

MELSOFT Series MR Configurator2 New project - [Parameter Setting]

Project View File Parameter Setting(Z) Parameter Positioning-data Monitor Diagnosis Test Mode Adjustment Tools Window Help

Project

- New project
- System Setting
- Axis1:MR-14-A Standard
- Parameter**

Parameter Setting

Axis1

Read Set To Default Verify Parameter Copy Parameter Block

Open Save As

Function display

- Operation mode
- Common
 - Basic
 - Extension
 - Extension 2
 - Alarm setting
 - Tough drive
 - Drive recorder
- Component parts
- Position control
- Speed control
- Torque control
- Speed setting (Speed)
- Servo adjustments
 - Basic
 - Extension
 - Filter 1
 - Filter 2
 - Filter 3
 - Vibration control
 - One-touch tuning
- Gain changing
- Digital I/O
 - Basic
 - Extension
- Analog input
- Display display
 - Basic**
 - Gain/filter
 - Extension
 - Extension 2
 - Extension 3

Basic

Selected Items Write Single Axis Write Update Project

No.	Abbr.	Name	Units	Setting range	Axis1
PA01	*STY	Operation mode		1000-1265	1000
PA02	*REG	Regenerative option		0000-00FF	0000
PA03	*ABS	Absolute position detection system		0000-0002	0000
PA04	*AOP1	Function selection A-1		0000-2000	2000
PA05	*FBP	Number of command input pulses per revolution		1000-1000000	10000
PA06	CMX	Elec. gear numerator (Cmd. pls. mult. factor num.)		1-16777215	1
PA07	CDV	Elec. gear denominator (Cmd. pls. mult. factor den.)		1-16777215	1
PA08	ATU	Auto tuning mode		0000-0004	0001
PA09	RSP	Auto tuning response		1-40	16
PA10	INP	In-position range	pulse	0-65535	100
PA11	TLP	Forward rotation torque limit	%	0.0-100.0	100.0
PA12	TLN	Reverse rotation torque limit	%	0.0-100.0	100.0
PA13	*PLSS	Command pulse input form		0000-0412	0100
PA14	*POL	Rotation direction selection		0-1	0
PA15	*ENR	Encoder output pulse	pulse/rev	1-4194304	4000
PA16	*ENR2	Encoder output pulse 2		1-4194304	1
PA17	*MSR	Servo motor series setting		0000-FFFF	0000
PA18	*MTY	Servo motor type setting		0000-FFFF	0000
PA19	*BLK	Parameter block		0000-FFFF	00AA
PA20	*TDS	Tough drive setting		0000-1110	0000
PA21	*AOP3	Function selection A-3		0000-3001	0001
PA22	*PCS	For manufacturer setting		0000-0000	0000
PA23	DRAT	Drive recorder arbitrary alarm trigger setting		0000-FFFF	0000
PA24	AOP4	Function selection A-4		0000-0002	0000
PA25	OTHOV	One-touch tuning - Overshoot permissible level	%	0-100	0
PA26	*AOP5	Function selection A-5		0000-00A1	0000
PA27		For manufacturer setting		0000-0000	0000
PA28		For manufacturer setting		0000-0000	0000
PA29		For manufacturer setting		0000-0000	0000
PA30		For manufacturer setting		0000-0000	0000
PA31		For manufacturer setting		0000-0000	0000
PA32		For manufacturer setting		0000-0000	0000

Servo Assistant

Assistant List

Servo Startup Procedure

step1 Servo Amp Servo Motor

step2 Machine

step3

Step 1: Amplifier Setting

Amplifier Setting

Step 2: Test Run

Test Run

Step 3: Servo Adjustments

Servo Adjustments

Maintenance of the Servo Amplifier Parts

Maintenance

If a Problem Occurs

Troubleshooting

1. [Parameter] 클릭

2. [Basic] 클릭

3. 미쯔비시(MR Configurator2) 파라미터 수정편

3-1. 파라미터 변경방법

2. 파라미터 수정 완료 시
[Single Axis Write]
클릭

1. 클릭 하여
파라미터값
을 입력
PA15, PA21

3. 변경된 파라미터 값 읽기

No.	Abbr.	Name	Units	Setting range	Axis1
PA01	*STY	Operation mode		1000-12	1000
PA02	*REG	Regenerative option		0000-00FF	0000
PA03	*ABS	Absolute position detection system		0000-0002	0000
PA04	*AOP1	Function selection A-1		0000-2000	0000
PA05	*FBP	Number of command input pulses per revolution		1000-1000000	1000
PA06	CMX	Elec. gear numerator (Cmd. pls. mult. factor num.)		1-16777215	1
PA07	CDV	Elec. gear denominator (Cmd. pls. mult. factor den.)		1-16777215	1
PA08	ATU	Auto tuning mode		0000-0004	0001
PA09	RSP	Auto tuning response		1-40	16
PA10	INP	In-position range	pulse	0-65535	100
PA11	TLP	Forward rotation torque limit	%	0.0-100.0	100.0
PA12	TLN	Reverse rotation torque limit	%	0.0-100.0	100.0
PA13	*PLSS	Command pulse input form		0000-0412	0100
PA14	*POL	Rotation direction selection		0-1	0
PA15	*ENR	Encoder output pulse	e/rev	1-4194304	10000
PA16	*ENR2	Encoder output pulse 2		1-4194304	1
PA17	*MSR	Servo motor series setting		0000-FFFF	0000
PA18	*MTY	Servo motor type setting		0000-FFFF	0000
PA19	*BLK	Parameter block		0000-FFFF	00AA
PA20	*TDS	Tough drive setting		0000-1110	0000
PA21	*AOP3	Function selection A-3		0000-3001	1001
PA22	*PCS	For manufacturer setting		0000-0000	0000
PA23	DRAT	Drive recorder arbitrary alarm		0000-FFFF	0000
PA24	AOP4	Function selection A-4		0000-0002	0000
PA25	OTH0V	One-touch tuning - Overshoot permissible level	%	0-100	0
PA26	*AOP5	Function selection A-5		0000-00A1	0000
PA27		For manufacturer setting		0000-0000	0000
PA28		For manufacturer setting		0000-0000	0000
PA29		For manufacturer setting		0000-0000	0000
PA30		For manufacturer setting		0000-0000	0000
PA31		For manufacturer setting		0000-0000	0000
PA32		For manufacturer setting		0000-0000	0000

NO.	Abbr.	Name	Setting range	Axis1(변경전)	Axis1(변경후)
PA15	*ENR	Encoder output pulse	1-4194304	4000	10000
PA21	*AOP3	Function selection A-3	0000-3001	0001	1001

3. 미쯔비시(MR Configurator2) 파라미터 수정편

3-2. 파라미터 변경방법

MELSOFT Series MR Configurator2 New project - [Parameter Setting]

The screenshot shows the MELSOFT Series MR Configurator2 interface. The 'Parameter Setting' window is open for 'Axis1'. A dialog box titled 'MELSOFT MR Configurator2' is displayed, stating: 'Writing is completed. Please switch the power supply of the servo amplifier off and on again. Need to switch power on again: Axis1'. The '확인' (Confirm) button in the dialog is circled in red, and a red arrow points to it from the bottom text.

No.	Abbr.	Name	Units	Setting range	Axis1
PA01	*STY	Operation mode		1000-1265	1000
PA02	*REG	Regenerative option		0000-00FF	0000
PA03	*ABS	Absolute position detection system		0000-0002	0000
PA04	*AOP1	Function selection A-1		0000-2000	2000
PA05	*FBP	Number of command input pulses per revolution		1000-1000000	10000
PA06	CMX	Elec. gear numerator (Cmd. pls. mult. factor num.)		1-16777215	1
PA07	CDV	Elec. gear denominator (Cmd. pls. mult. factor den.)		1-16777215	1
PA08	ATU	Auto tuning mode		0000-0004	0001
PA09	RSP	Auto tuning response		1-40	16
PA10	INP	In-position range	pulse	0-65535	100
PA11	TLP	Forward rotation torque limit	%	0.0-100.0	100.0
PA12	TLN	Reverse rotation torque limit	%	0.0-100.0	100.0
PA13	*PLSS	Command pulse input form		0000-0412	0100
PA14	*POL	Rotation direction selection		0-1	0
PA15	*E		pulse/rev	1-4194304	10000
PA16	*E			1-4194304	1
PA17	*M			0000-FFFF	0000
PA18	*M			0000-FFFF	0000
PA19	*B			0000-FFFF	00AA
PA20	*T			0000-1110	0000
PA21	*A			0000-3001	1001
PA22	*P			0000-0000	0000
PA23	DR			0000-FFFF	0000
PA24	AC			0000-0002	0000
PA25	OTHOV	One-touch tuning - Overshoot possible level	%	0-100	0
PA26	*AOP5	Function selection A-5		0000-00A1	0000
PA27		For manufacturer setting		0000-0000	0000
PA28		For manufacturer setting		0000-0000	0000
PA29		For manufacturer setting		0000-0000	0000
PA30		For manufacturer setting		0000-0000	0000
PA31		For manufacturer setting		0000-0000	0000
PA32		For manufacturer setting		0000-0000	0000

4. 확인 후 드라이브의 전원
off/on 시 파라미터 값 저장 완료

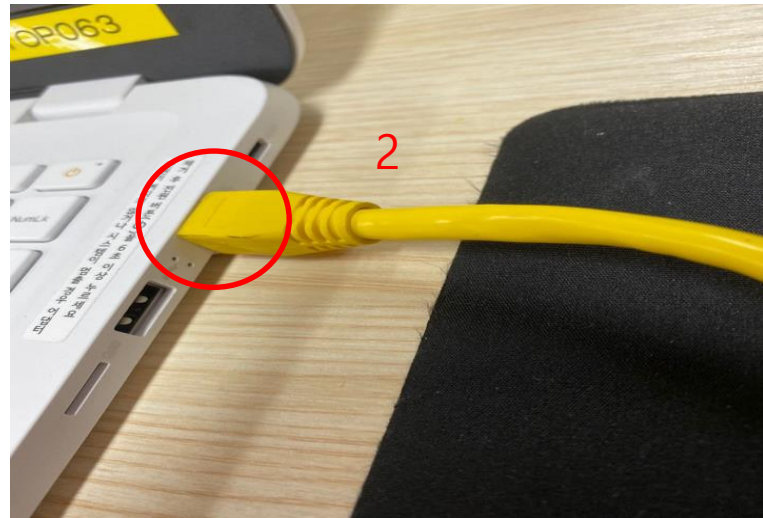
4. Ezi-MOTIONLINK-PE 이더넷 통신 연결편

4-1. 네트워크 연결 접속.

1. Ezi-MOTIONLINK-PE에 Ethernet 통신 케이블 연결
2. PC 또는 상위 제어기에 Ethernet 통신 케이블 연결 .



1

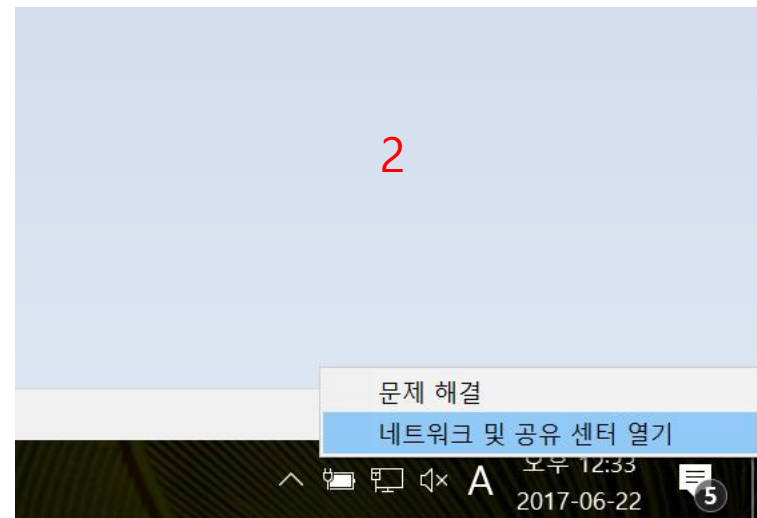
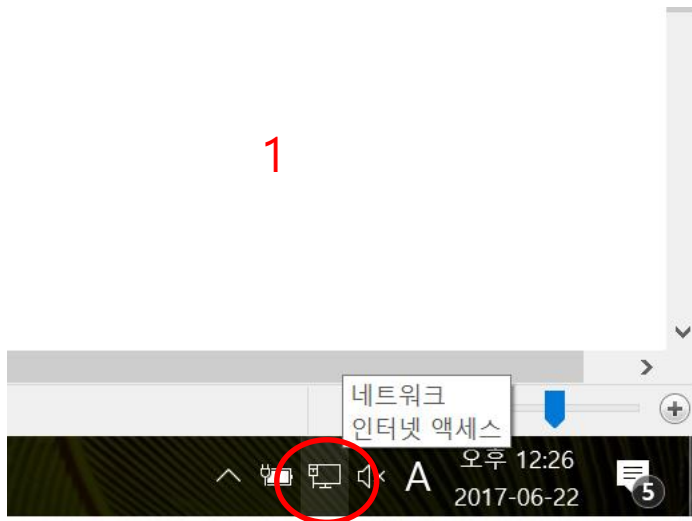


2

4. Ezi-MOTIONLINK-PE 이더넷 통신 연결편

4-2. 네트워크 연결 접속.

1. 컴퓨터 우측 하단의 인터넷 액세스를 우클릭한다.
2. 네트워크 및 공유 센터 열기를 누른다.



4. Ezi-MOTIONLINK-PE 이더넷 통신 연결편

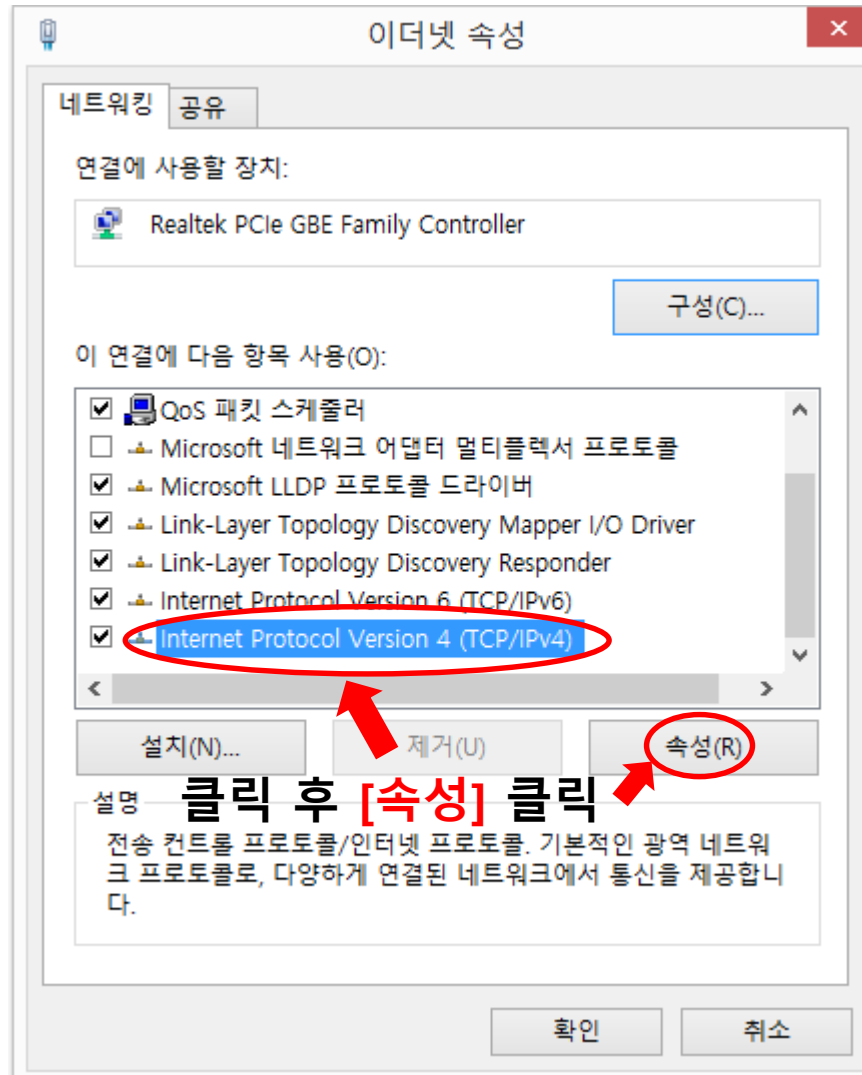
4-3. 네트워크 연결 접속.

1. 어댑터 설정 변경을 클릭한다.



4. Ezi-MOTIONLINK-PE 이더넷 통신 연결편

4-4. 네트워크 연결 접속.



4. Ezi-MOTIONLINK-PE 이더넷 통신 연결편

4-5. IP 주소 입력

Internet Protocol Version 4 (TCP/IPv4) 속성

일반

네트워크가 IP 자동 설정 기능을 지원하면 IP 설정이 자동으로 할당되도록 할 수 있습니다. 지원하지 않으면, 네트워크 관리자에게 적절한 IP 설정값을 문의해야 합니다.

☐ 자동으로 IP 주소 받기(O)

☒ 다음 IP 주소 사용(S):

IP 주소(I): 192 . 168 . 0 . 1

서브넷 마스크(U): 255 . 255 . 255 . 0

기본 게이트웨이(D): . . .

☐ 자동으로 DNS 서버 주소 받기(B)

☒ 다음 DNS 서버 주소 사용(E):

기본 설정 DNS 서버(P): . . .

보조 DNS 서버(A): . . .

☐ 끝낼 때 설정 유효성 검사(L)

고급(V)...

확인 취소

1~255 까지 설정 가능
(8bit)

IP 주소 입력 후 [확인]
클릭

5. Ezi-MOTIONLINK-PE GUI 접속편

5-1. GUI 프로그램 설치

<https://fastech.co.kr/new/kor/main.php>

파스텍 홈페이지 주소 접속



Fast, Accurate, Smooth Motion

[제품소개](#)[회사소개](#)[다운로드](#)[동영상](#)[온라인전시관](#)[고객지원](#)[인재채용](#)

[브랜드소개](#)[파스텍 소개](#)[간편 다운로드](#)[제품 동영상](#)[온라인전시관](#)[Q & A](#)[인재채용](#)

[Ezi-SERVO](#)[기술력](#)[검색 다운로드](#)[FAQ](#)

[S-SERVO II](#)[특장점](#)[모터선정 가이드](#)

[Ezi-STEP](#)[오시는 길](#)[카탈로그 신청](#)

[Option](#)[매뉴얼](#)[교육일정/신청](#)[세미나 참가 신청](#)

[Ezi-IO](#)[Ezi-MOTIONLINK](#)[Ezi-MOTIONGATE](#)[뉴스레터](#)

소프트웨어	<input type="checkbox"/> [GUI 프로그램] Ezi-MOTION Plus-E V6_Setup_x86_Ver.6.47.5.67_rev.748	2020.05.29	File down	18
소프트웨어	<input type="checkbox"/> [GUI 프로그램] Ezi-MOTION Plus-R V6_Setup_x86_Ver.6.47.5.67_rev.748	2020.05.29	File down	18
소프트웨어	<input type="checkbox"/> [설정 파일] Ezi-SERVOII EtherCAT MINI : XML 파일 rev.32	2020.05.28	File down	30
소프트웨어	<input type="checkbox"/> [설정 파일] Ezi-STEPII EtherCAT MINI : XML 파일 rev.32	2020.05.28	File down	13
소프트웨어	<input type="checkbox"/> [설정 파일] Ezi-STEPII CC-Link : CSP+ 파일	2020.03.27	File down	11
소프트웨어	<input type="checkbox"/> [설정 파일] Ezi-STEPII EtherCAT : XML 파일 rev.32	2019.11.01	File down	160
소프트웨어	<input type="checkbox"/> [설정 파일] Ezi-SERVOII EtherCAT ALL : XML 파일 rev.32	2019.11.01	File down	198
소프트웨어	<input type="checkbox"/> [설정 파일] Ezi-SERVOII EtherCAT 4X : XML 파일 rev.32	2019.11.01	File down	180
소프트웨어	<input type="checkbox"/> [설정 파일] Ezi-SERVOII CC-Link 86mm : CSP+ 파일	2019.07.19	File down	17
소프트웨어	<input type="checkbox"/> [설정 파일] Ezi-IO EtherCAT : XML 파일	2019.06.24	File down	263

[로그아웃](#)[선택삭제](#)[전체 선택](#)[글쓰기](#)

1

<<

<

>

>>

바로가기

브랜드 소개

모터선정 가이드

다운로드

Q & A

검색하기

뉴스레터 신청

1. 다운로드 → 검색 다운로드 → 소프트웨어

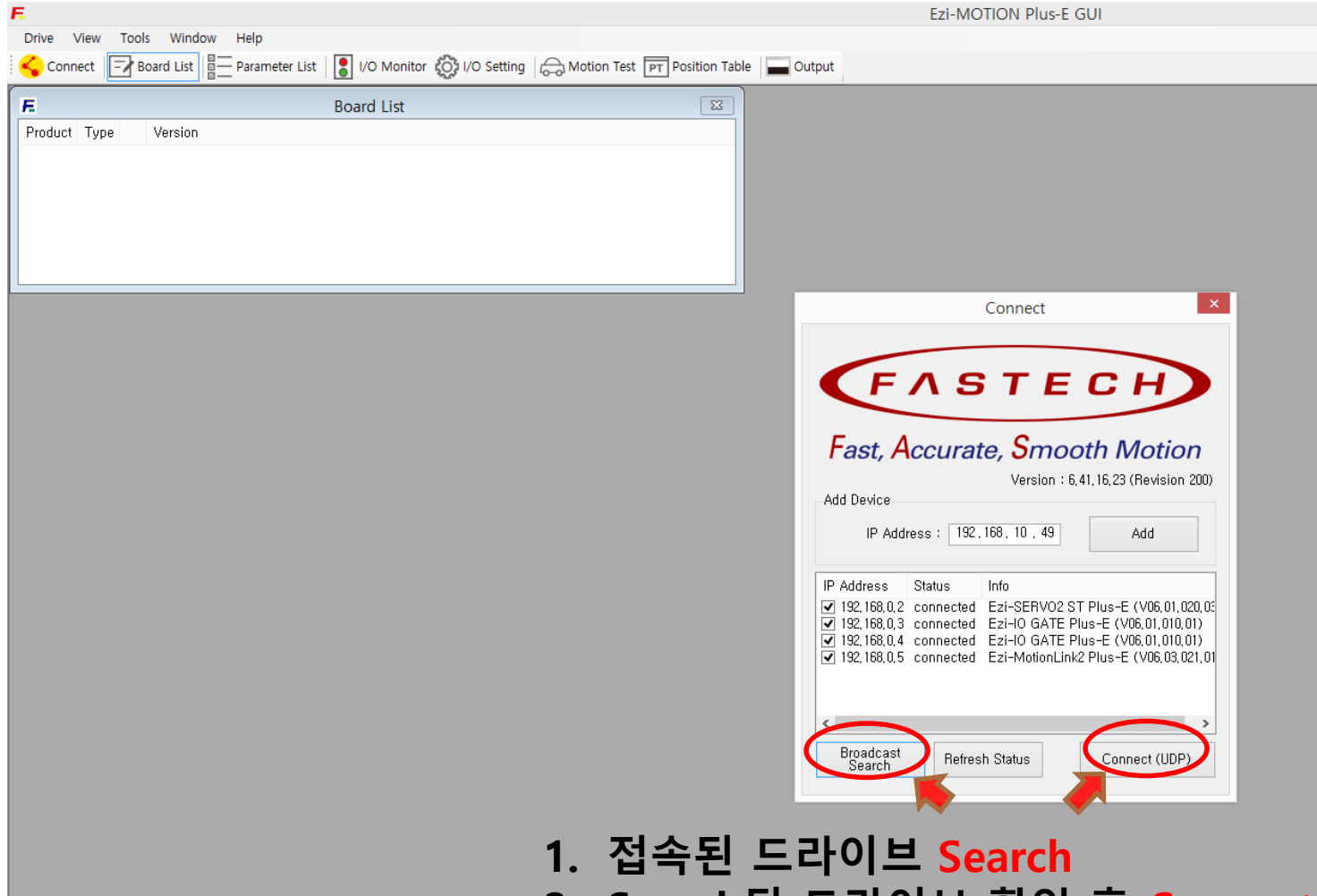
2. [GUI 프로그램] Ezi-MOTION Plus-E_Setup 다운로드 후 설치

5. Ezi-MOTIONLINK-PE GUI 접속편

5-2. GUI 드라이브 연결



설치 후 생성된
아이콘 클릭하여
접속

The screenshot shows the Ezi-MOTION Plus-E GUI. The main window has a menu bar (Drive, View, Tools, Window, Help) and a toolbar with icons for Connect, Board List, Parameter List, I/O Monitor, I/O Setting, Motion Test, Position Table, and Output. A 'Board List' dialog box is open on the left, showing columns for Product, Type, and Version. A 'Connect' dialog box is open in the center, displaying the FASTECH logo and the slogan 'Fast, Accurate, Smooth Motion'. Below the logo, it says 'Version : 6.41.16.23 (Revision 200)'. There is an 'Add Device' section with an 'IP Address' field set to '192.168.10.49' and an 'Add' button. Below this is a table of connected devices. At the bottom of the 'Connect' dialog, there are three buttons: 'Broadcast Search', 'Refresh Status', and 'Connect (UDP)'. Red arrows point to the 'Broadcast Search' and 'Connect (UDP)' buttons. Below the screenshot, there are two numbered steps in Korean with red text for the action words.

IP Address	Status	Info
✓ 192.168.0.2	connected	Ezi-SERVO2 ST Plus-E (V06.01.020.03)
✓ 192.168.0.3	connected	Ezi-IO GATE Plus-E (V06.01.010.01)
✓ 192.168.0.4	connected	Ezi-IO GATE Plus-E (V06.01.010.01)
✓ 192.168.0.5	connected	Ezi-MotionLink2 Plus-E (V06.03.021.01)

1. 접속된 드라이브 **Search**
2. Search된 드라이브 확인 후 **Connect**

6. Ezi-MOTIONLINK-PE GUI 파라미터 수정편

6-1. 파라미터 설정

1. **Parameter List**
설정 창 불러오기

2. 다른 **Board Parameter**
설정 창으로 이동

Parameter List 설정 창

No.	Name	Unit	Field	Default	Value	Comment
0	Pulse Per Revolution		0 ~ 8	8	8	10000
1	Axis Max Speed	pps	1 ~ 2500000	500000	500000	
2	Axis Start Speed	pps	1 ~ 35000	1	1	
3	Axis Acc Time	msec	1 ~ 9999	100	100	
4	Axis Dec Time	msec	1 ~ 9999	100	100	
5	Speed Override	%	1 ~ 500	100	100	
6	Jog Speed	pps	1 ~ 2500000	5000	5000	
7	Jog Start Speed	pps	1 ~ 35000	1	1	
8	Jog Acc Dec Time	msec	1 ~ 9999	100	100	
9	S/W Limit Plus Value	pulse	-134217728 ~ 134217727	134217727	134217727	
10	S/W Limit Minus Value	pulse	-134217728 ~ 134217727	-134217728	-134217728	
11	S/W Limit Stop Method		0 ~ 2	2	2	No Stop
12	H/W Limit Stop Method		0 ~ 1	0	0	E-Stop
13	Limit Sensor Logic		0 ~ 1	0	0	Low Active
14	Org Speed	pps	1 ~ 500000	5000	5000	
15	Org Search Speed	pps	1 ~ 50000	1000	1000	
16	Org Acc Dec Time	msec	1 ~ 9999	50	50	
17	Org Method		0 ~ 7	0	0	Origin
18	Org Dir		0 ~ 1	0	0	CW

1. 192.168.0.2 클릭 후 Parameter List 클릭하여 설정 완료 후 2번 진행.
2. 192.168.0.5 클릭 후 Parameter List 클릭하여 설정 완료 후 Save to ROM 저장

6. Ezi-MOTIONLINK-PE 파라미터 수정편

6-2. PULSE TYPE = 1 : 2PULSE 입력 사용.

Parameters

No.	Name	Unit	Field	Default	Value	Comment
12	H/W Limit Stop Method		0 ~ 1	0	0	E-Stop
13	Limit Sensor Logic		0 ~ 1	0	0	Low Active
14	Org Speed	pps	1 ~ 500000	5000	5000	
15	Org Search Speed	pps	1 ~ 50000	1000	1000	
16	Org Acc Dec Time	msec	1 ~ 9999	50	50	
17	Org Method		0 ~ 5	0	0	Origin
18	Org Dir		0 ~ 1	0	0	CW
19	Org Offset	pulse	-134217728 ~ 134217727	0	0	
20	Org Position Set	pulse	-134217728 ~ 134217727	0	0	
21	Org Sensor Logic		0 ~ 1	0	0	Low Active
22	Limit Sensor Dir		0 ~ 1	0	0	CW
23	Pulse Type		0 ~ 1	0	1	2 pulse
24	Encoder Dir		0 ~ 1	0	0	CW
25	Motion Dir		0 ~ 1	0	0	CW
26	Servo Alarmreset Logic		0 ~ 1	0	0	Low Active
27	Servo On Output Logic		0 ~ 1	0	0	Low Active
28	Servo Alarm Logic		0 ~ 1	0	1	High Active
29	Servo Inposition Logic		0 ~ 1	0	0	Low Active

Value를 1로 변경

Set to Default Load ROM Save to ROM Load File Save to File Close

6. Ezi-MOTIONLINK-PE 파라미터 수정편

6-3. SERVO ALARM LOGIC = 1: High Active 사용

Parameters

No.	Name	Unit	Field	Default	Value	Comment
12	H/W Limit Stop Method		0 ~ 1	0	0	E-Stop
13	Limit Sensor Logic		0 ~ 1	0	0	Low Active
14	Org Speed	pps	1 ~ 500000	5000	5000	
15	Org Search Speed	pps	1 ~ 50000	1000	1000	
16	Org Acc Dec Time	msec	1 ~ 9999	50	50	
17	Org Method		0 ~ 5	0	0	Origin
18	Org Dir		0 ~ 1	0	0	CW
19	Org Offset	pulse	-134217728 ~ 134217727	0	0	
20	Org Position Set	pulse	-134217728 ~ 134217727	0	0	
21	Org Sensor Logic		0 ~ 1	0	0	Low Active
22	Limit Sensor Dir		0 ~ 1	0	0	CW
23	Pulse Type		0 ~ 1	0	1	2 pulse
24	Encoder Dir		0 ~ 1	0	0	CW
25	Motion Dir		0 ~ 1	0	0	CW
26	Servo Alarmreset Logic		0 ~ 1	0	0	Low Active
27	Servo On Output Logic		0 ~ 1	0	0	Low Active
28	Servo Alarm Logic		0 ~ 1	0	1	High Active
29	Servo Inposition Logic		0 ~ 1	0	0	Low Active

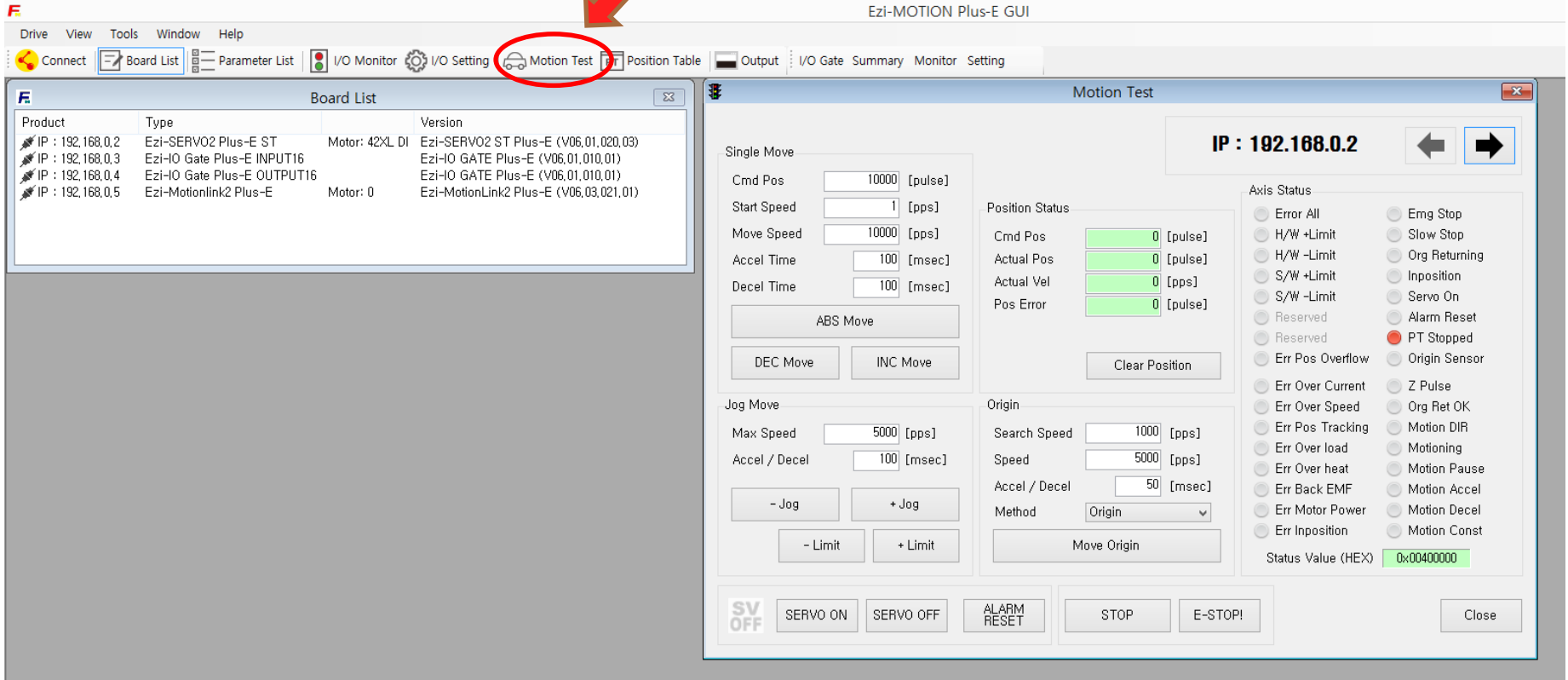
Set to Default Load ROM **Save to ROM** Load File Save to File Close

1. Value를 1로 변경
2. **[Save to ROM]** 클릭하여 저장

6. Ezi-MOTIONLINK-PE GUI 실행편

6-4. 모터 구동

1. Motion Test 클릭
2. SERVO ON 클릭
3. DEC, INC, JOG 테스트 진행



※ GUI 테스트의 자세한 사항은 메뉴얼 참조

1. <http://fastech.co.kr/bbs/index.php> 파스텍 홈페이지 접속
2. 제품정보 → Ezi-SERVOII → Ezi-SERVOII-PE 메뉴얼 다운
3. 사용자메뉴얼(Ezi-SERVOII PlusE) 사용자프로그램(GUI) 참조

우리는 40년 Stepping Motor의 역사를 바꾸는 주인공입니다!!



세계 3!!
세계 3!!

Ezi-SERVO[®]
Closed Loop Stepping System