

Ezi-MOTIONLINK Plus-E-PAN

세팅 메뉴얼

2020년 08월 21일
영업팀



1. 파나소닉(PANATERM ver.6.0) 설치편

1-1. 컨트롤러(PANATERM ver.6.0) 설치

<http://www.paix.co.kr/download/panasonic-servo.php>

(파나소닉 한글판 다운로드 홈페이지 주소)

패키지 소프트웨어

3D 모델

2D 모델

파나소닉 서보

파나소닉 서보

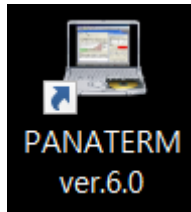
카탈로그를 다운로드해서 자세한 정보를 확인해보세요.

[다운로드] 클릭 후 설치

제목	소개	다운로드
PANATERM 64bit	셋업 지원 소프트웨어 64bit 판 Windows 7/8/10	  다운로드
PANATERM 32bit	셋업 지원 소프트웨어 32bit 판 Windows Vista/7/8/10	 다운로드
PANATERM 사용자 설명서	다운로드 자료 참조	 다운로드
Mselect	AC 서보 모터 용량 선정 소프트웨어	 다운로드

2. 파나소닉(PANATERM ver.6.0) 실행편

2-1. 드라이브 연결 방법



← 설치시 나오는 아이콘
[PANATERM ver.6.0] 실행 후
USB를 컴퓨터와 연결



파나소닉 SERVOPACK
USB연결



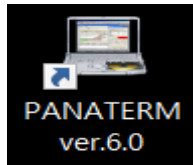
컴퓨터 USB연결

2. 파나소닉(PANATERM ver.6.0) 실행편

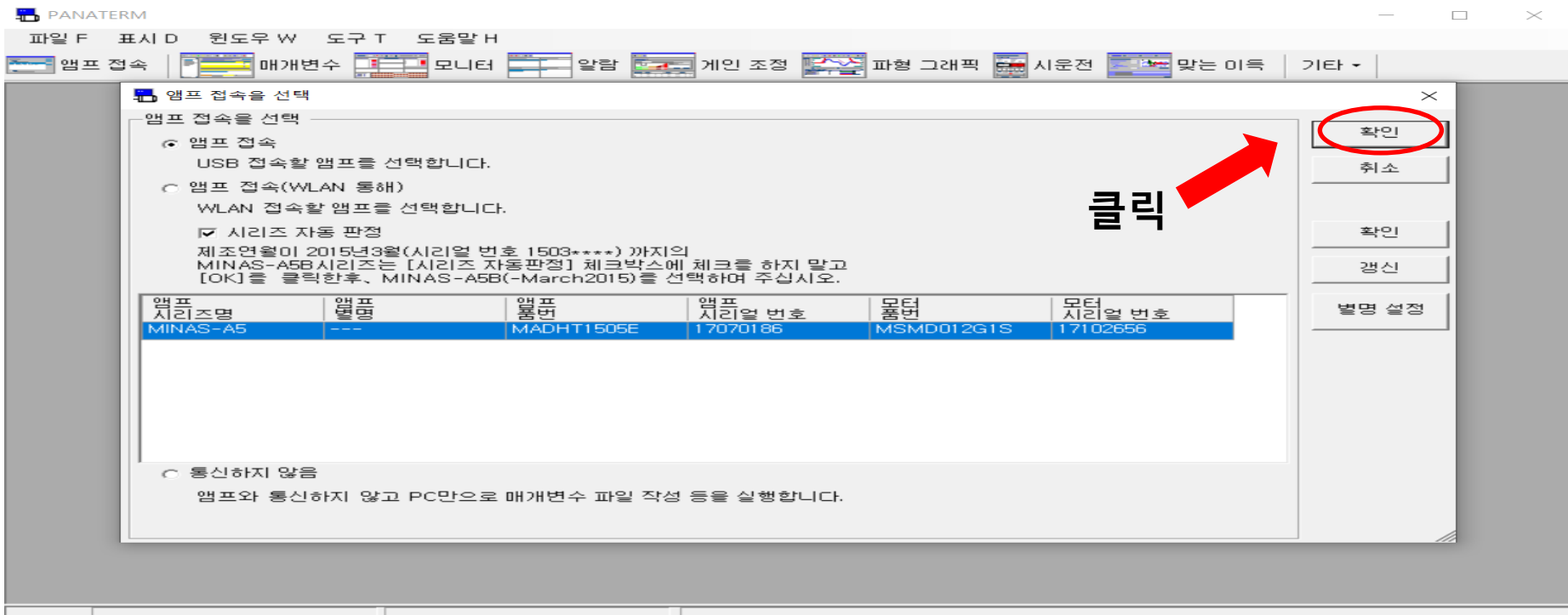
2-2. 파나소닉 드라이브 연결

드라이브 품명 : MADHT1505

실행 프로그램 : PANATERM ver.6.0접속 방법

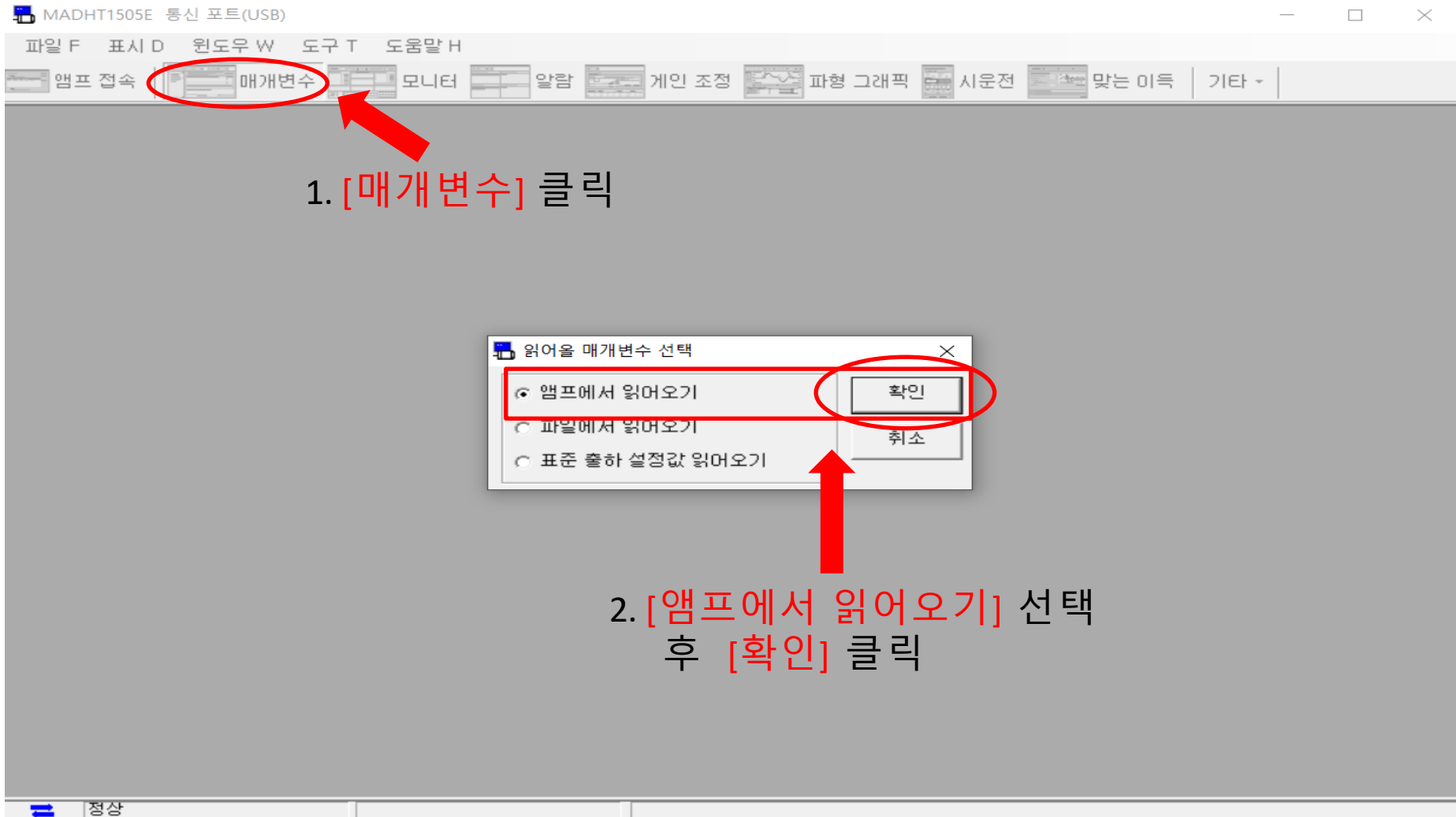


← 아이콘[PANATERM ver.6.0] 실행



2. 파나소닉(PANATERM ver.6.0) 실행편

2-3. 파나소닉 드라이브 연결



3. 파나소닉(PANATERM ver.6.0) 파라미터 수정편

3-1. 파나소닉 드라이브 파라미터 변경방법

2. 파라미터 수정 완료 시
[설정값 변경] 클릭 ×

MADHT1505E 통신 포트(USB)

파일 F 편집 E 표시 D 입력 설정 I 윈도우 W 도구 T 도움말 H

앰프 접속 매개변수 모니터 알람 게인 조정 파형 그래픽 시운전 맞는 이득 기타

매개변수(앰프에서 읽은 값)

읽는다 저장 커맨트 수신 송신 인쇄 종료 EEP 화면 비교 초기화 2/16진수

위치 제어

시작(위치)

1. [매개변수] 클릭

원쪽 위에서 주제를 선택하고 왼쪽 아래의 서브 주제를 선택하여 관련 매개변수를 표시합니다.
모든 매개변수를 수정한 후 데이터를 표시하려면, "매개변수 일람"을 선택하십시오.
서브 주제별 매개변수의 자세한 사항을 확인하려면 왼쪽 아래의 서브 주제를 더를 클릭하십시오.
매개 변수는 입력 후 Enter 키를 누르거나 <설정값 변경>버튼을 클릭하면 변경됩니다.

분류	번호	매개변수 명칭	범위	설정값	단위
00	001	제어 모드 설정	0- 6	0	---
00	005	지령 펄스 입력 선택	0- 1	0	---
00	006	지령 펄스 회전 방향 설정	0- 1	0	---
00	007	지령 펄스 입력 모드 설정	0- 3	1	---
00	008	모터 1회전당 지령 펄스 수	0- 1048576	10000	4채...
00	002	실시간 오토튜닝 설정	0- 6	1	---
00	003	실시간 오토튜닝 기계 강성 ...	0- 31	13	---
02	000	적응 필터 모드 설정	0- 4	2	---

적응 필터에서 추정할 공진 주파수를 설정하고 추정 후의 동작을 지정합니다.
주) 게인 조정 종료 후에는 무효화할 것을 권장합니다.
0: 적응 필터: 무효, 제 3 및 제 4 노치 필터와 관련된 매개변수는 현재의 값을 가지고 있습니다.
1: 적응 필터: 1개의 필터가 유효함: 적응 필터 1개가 활성화됩니다.
제 3 노치 필터와 관련된 매개변수는 적응 필터를 바탕으로 갱신됩니다.
2: 적응 필터: 2개의 필터가 유효함: 적응 필터 2개가 활성화됩니다.
제 3 및 제 4 노치 필터와 관련된 매개변수 적응 성능을 바탕으로 갱신됩니다.

읽기 전용 미사용 리셋 후 유효
시스템 기타 보통

범위 외 설정을 하

1. 클릭 하여 파라미터값을 입력

분류	번호	매개변수 명칭	범위	설정값(변경전)	설정값(변경후)
02	000	적응 필터 모드 설정	0 - 4	0	2

3. 파나소닉(PANATERM ver.6.0) 파라미터 수정편

3-2. 파나소닉 드라이브 파라미터 변경방법

MADHT1505E 통신 포트(USB)

파일 F 편집 E 표시 D 입력 설정 I 윈도우 W 도구 T 도움말 H

앰프 접속 매개변수 모니터 알람 게인 조정 파형 그래픽 시운전 맞는 이득 기타 ▾

EEPROM 입력

아래 표의 매개변수가 변경되었습니다. 이 변경 사항을 EEPROM에 입력하시겠습니까?

분류	번호	타이틀	변경 전	변경 후
02	000	적용 필터 모드 설정	1	2

확인 취소

1. [X] 클릭

2. [확인] 클릭
파라미터 변경 완료 후 전원 OFF

☐ 소수점 부착으로 표시

읽기 전용 미사용 리셋 후 유효
시스템 기타 보통

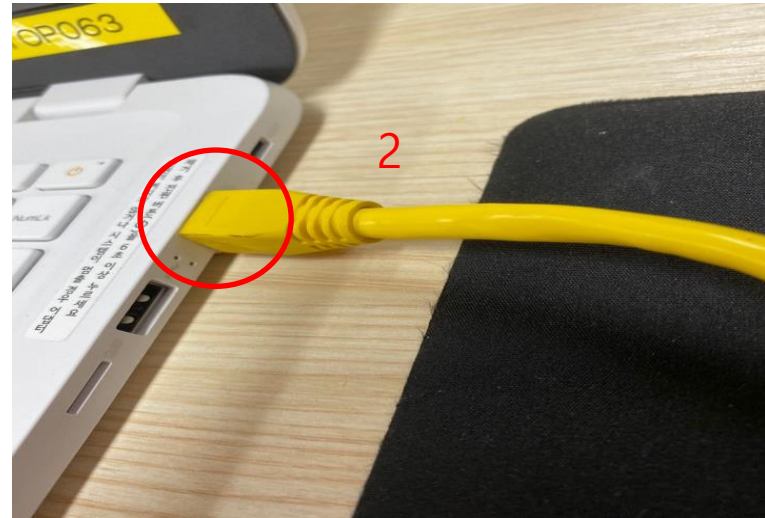
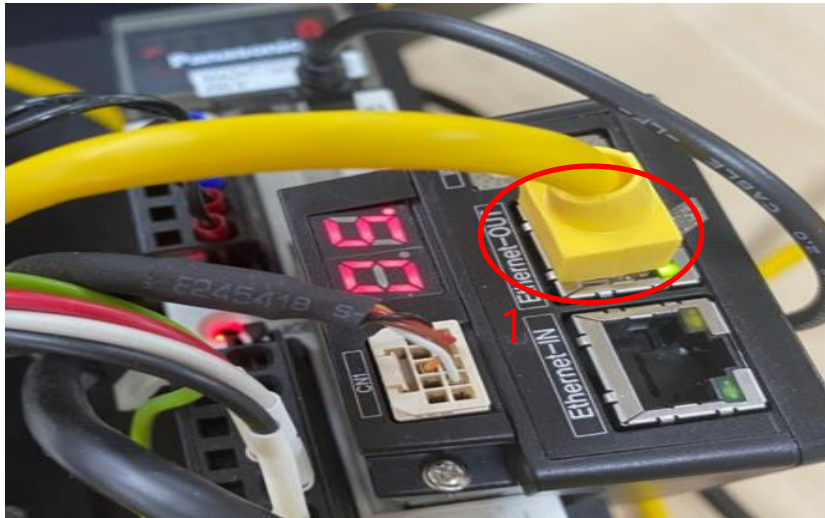
☐ 범위 외 설정을 허가
☐ 표시 - 설정 값의 설명

정상

4. Ezi-MOTIONLINK-PE 이더넷 통신 연결편

4-1. 네트워크 연결 접속.

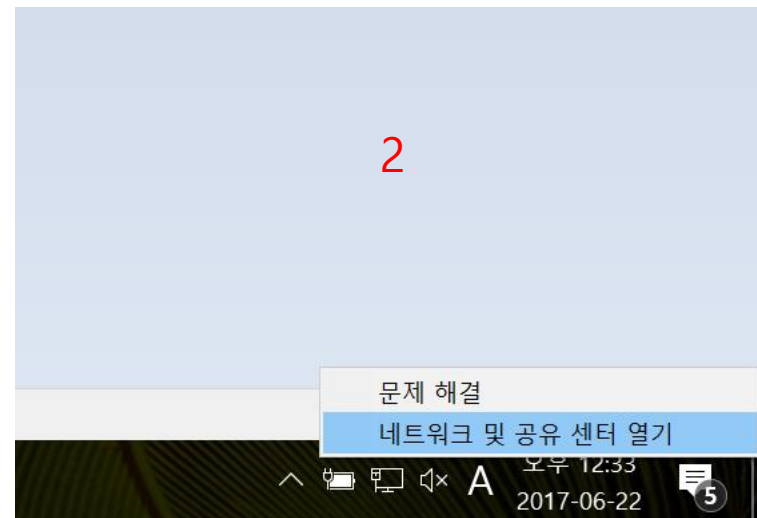
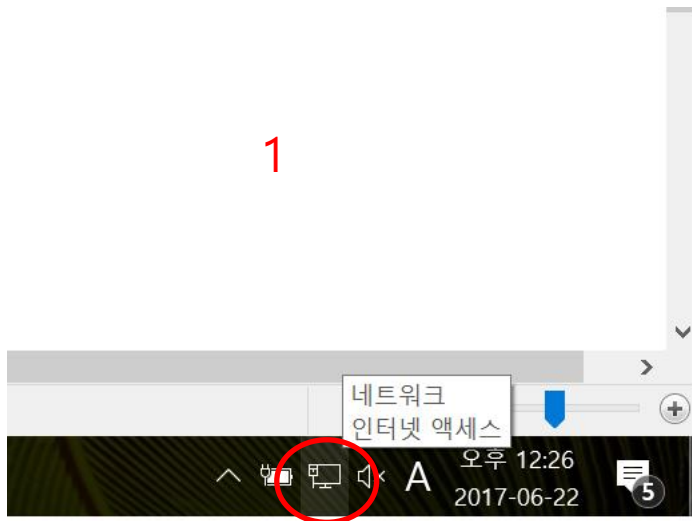
1. Ezi-MOTIONLINK-PE에 Ethernet 통신 케이블 연결
2. PC 또는 상위 제어기에 Ethernet 통신 케이블 연결 .



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

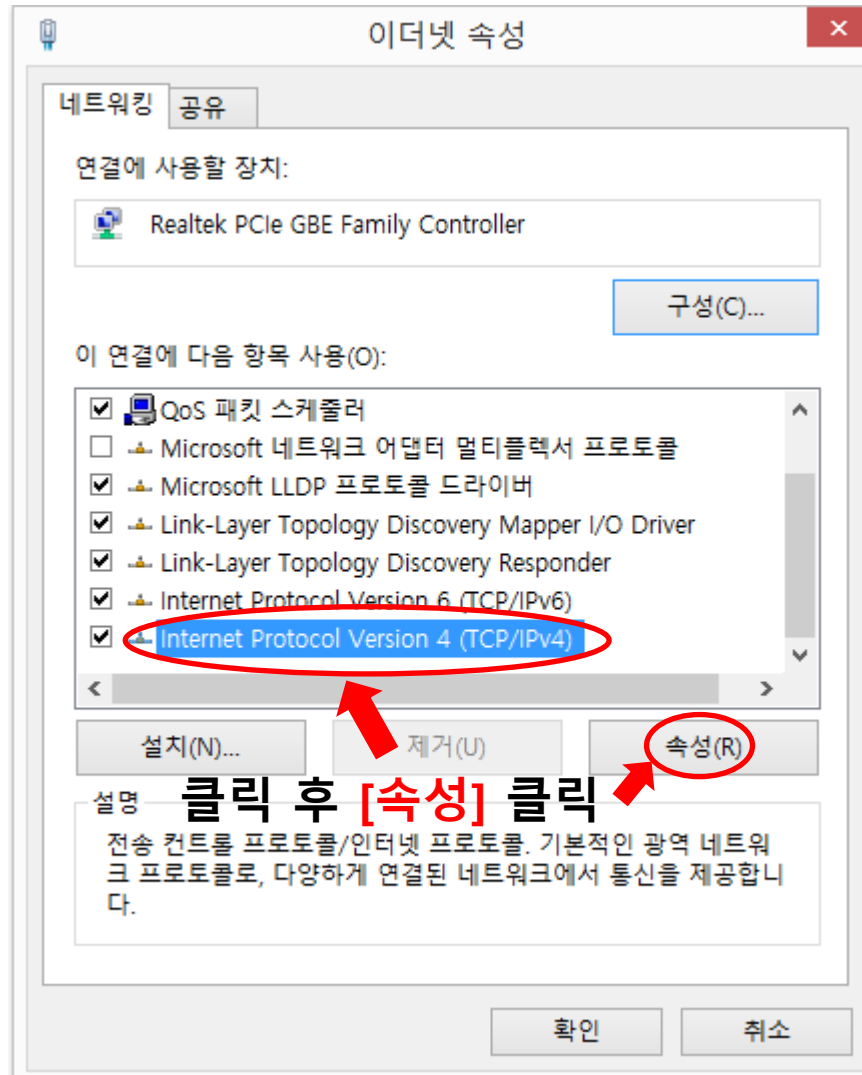
4-3. 네트워크 연결 접속.

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

FASTECH
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**
S-SERVO II 특징점
Ezi-STEP 오시는 길
Option 매뉴얼
Ezi-IO
Ezi-MOTIONLINK
Ezi-MOTIONGATE

1. 다운로드 → 검색 다운로드 → 소프트웨어

소프트웨어

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

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

로그아웃 선택삭제 전체 선택 글쓰기

1 2 > >>

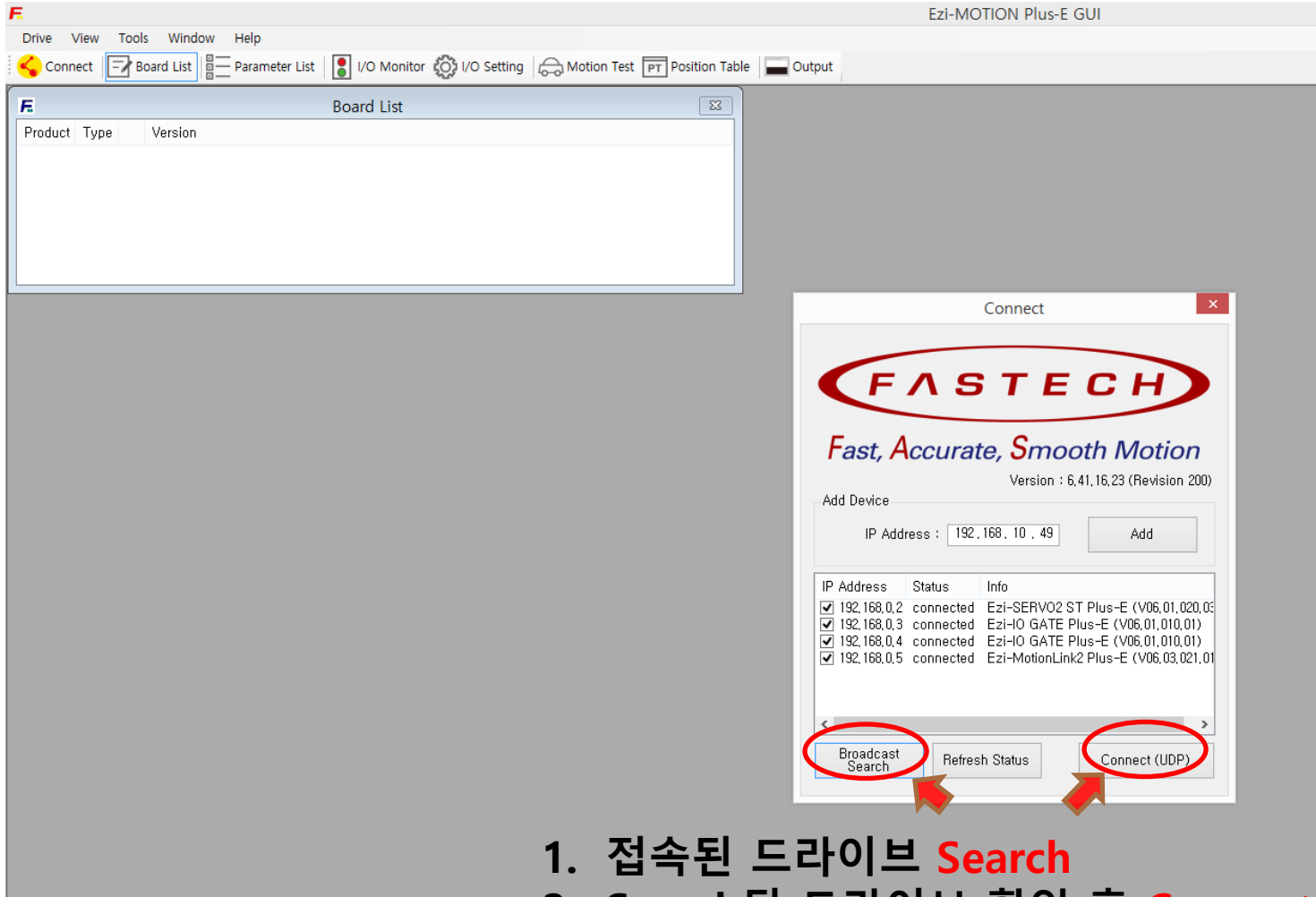
바로가기
브랜드 소개
모터선택 가이드
다운로드
Q & A
검색하기
뉴스레터 신청

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 (Connect, Board List, Parameter List, I/O Monitor, I/O Setting, Motion Test, Position Table, Output). A 'Board List' dialog box is open on the left. 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 circles and arrows highlight the 'Broadcast Search' and 'Connect (UDP)' buttons.

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

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

Value를 1로 변경

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

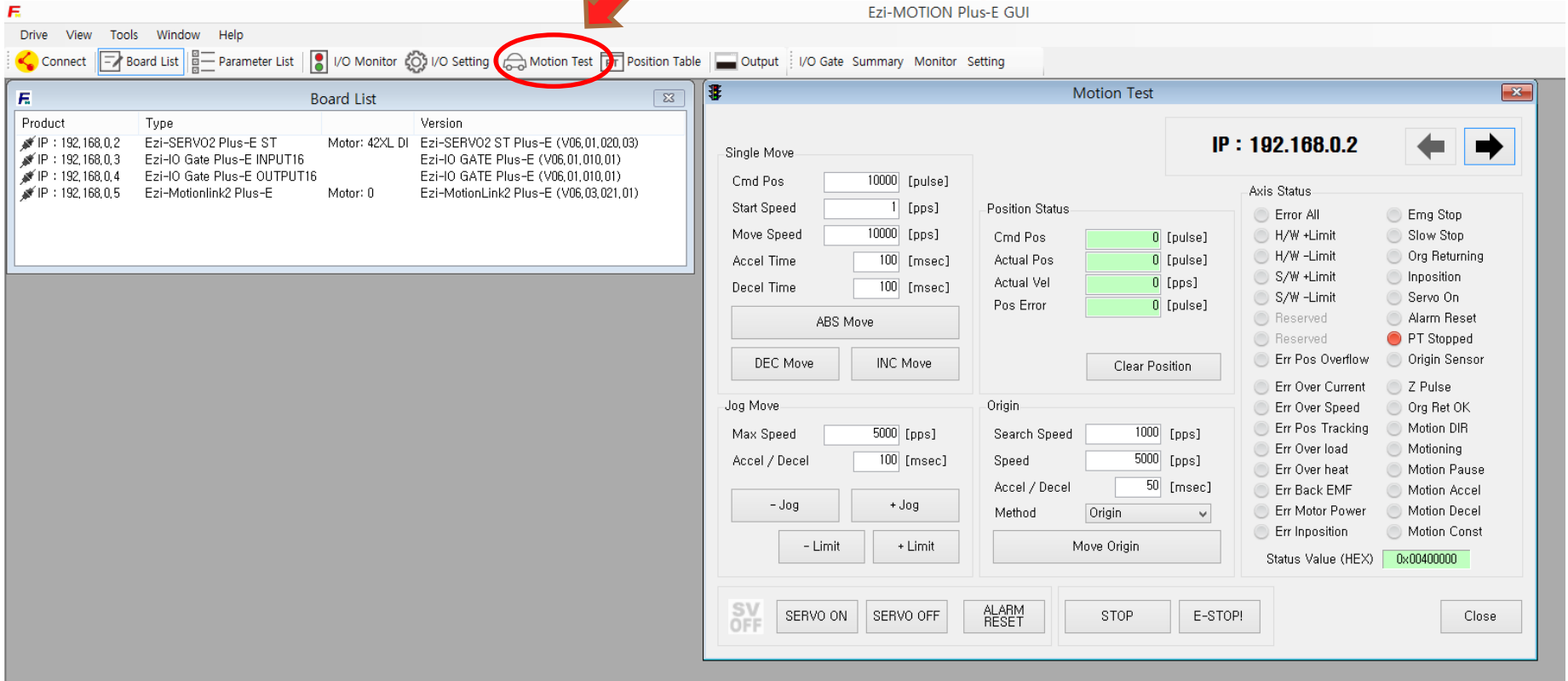
Buttons: Set to Default, Load ROM, Save to ROM, Load File, Save to File, Close

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