

Ezi-MOTIONLINK Plus-E-YAS 세팅 메뉴얼

2020년 08월 24일
영업팀



1. 야스카와(SigmaWin+ Ver 7.31) 설치편

1-1. 컨트롤러(SigmaWin+ Ver 7.31 영문버전) 설치

<http://www.yaskawa.co.kr/main/main.php> (야스카와 홈페이지 주소)

회원가입 후 **자료실** 하위메뉴의
[소프트웨어] 클릭



The screenshot shows the Yaskawa website interface. At the top, there is a navigation bar with links for '회사소개' (Company Introduction), '제품정보' (Product Information), '자료실' (Library), '고객지원' (Customer Support), '정기교육' (Regular Education), '견학안내' (Site Visit Guide), and '인재채용' (Recruitment). The '자료실' menu is highlighted with a red circle, and a red arrow points to its sub-menu '소프트웨어' (Software), which is also circled in red. Below the navigation bar, there is a section for '자료실' (Library) with sub-items: '매뉴얼' (Manual), '카탈로그' (Catalog), '소프트웨어' (Software), 'CAD', and '기타' (Others). The '소프트웨어' sub-item is highlighted with a red circle. To the right of the '자료실' section, there is a '제품정보' (Product Information) section with three main categories: 'MOTION & CONTROL', 'INVERTER', and 'ROBOT'. Each category has a list of products: 'MOTION & CONTROL' includes 'AC서보' (AC Servo), '모션 컨트롤러' (Motion Controller), and 'PLC'; 'INVERTER' includes '범용인버터' (General Inverter), '회생에너지절약장치' (Regenerative Energy Saving Device), and '고압인버터' (High Voltage Inverter); 'ROBOT' includes '일반산업용로봇' (General Industrial Robot), 'Clean로봇' (Clean Robot), and 'Bio Medical로봇' (Bio Medical Robot). On the right side of the page, there are several promotional banners: 'A/S 접수' (A/S Reception), '제품 구입 문의' (Product Purchase Inquiry), 'MMA MECHATROLINK Members' (with a link to the website), and 'YASKAWA Cloud Service'.

1. 야스카와(SigmaWin+ Ver 7.31) 설치편

1-2. 컨트롤러(SigmaWin+ Ver 7.31 영문버전) 설치

YASKAWA

Logout | Mypage | Contact us

검색

Global site

회사소개

제품정보

자료실

고객지원

정기교육

견학안내

인재채용

Home > 자료실 > 소프트웨어

자료실
DATABASE

소프트웨어

QUICK MENU
OPEN

카테고리 선택

Robot
Motion & Control
Inverter

검색

[SigmaWin+ Ver
7.31 영문버전] 클릭

번호	제목	첨부파일	등록일	조회
공지	[Drivewizard] 설치파일(Ver.10.1.2.0)		2019.04	744
공지	[SOFTWARE] SigmaWin+ Ver 5.76 영문버전		2017.11.02	11,190
공지	[Drivewizard Plus] 설치파일		2019.07.30	7,239
40	[Software] SPEED 7 Studio (Trial / Update)		2019.08.23	218
39	[SOFTWARE] SigmaJunmaSize (용량선택프로그램) Ver1.9.0		2017.11.10	1,727
38	[SOFTWARE] SigmaWin+ Ver 7.31 영문버전		2017.11.06	4,322
37	[DriveSelect] 설치파일(2017년 10월 30일)		2017.10.30	840

Ezi-SERVO®
Closed Loop Stepping System

1. 야스카와(SigmaWin+ Ver 7.31) 설치편

1-3. 컨트롤러(SigmaWin+ Ver 7.31 영문버전) 설치

YASKAWA

Logout | Mypage | Contact us

검색

Global site

회사소개

제품정보

자료실

고객지원

정기교육

견학안내

인재채용

Home > 자료실 > 소프트웨어

자료실
DATABASE

▶ 매뉴얼

▶ 카탈로그

▶ 소프트웨어

▶ CAD

▶ 기타

소프트웨어

[SigmaWinPlus_Ver
7.31.0000.zip] 다운

제목	[SOFTWARE] SigmaWin+ Ver 7.31 영문버전				
작성자	관리자	작성일자	2017-11-06 10:42:50	조회수	4,323
대용량 파일	📄 SigmaWinPlus_Ver.7.31.0000.zip				

SIGMA SERIES의 서보팩 접속을 위한 SigmaWin+ Ver 7.31 영문 버전입니다.

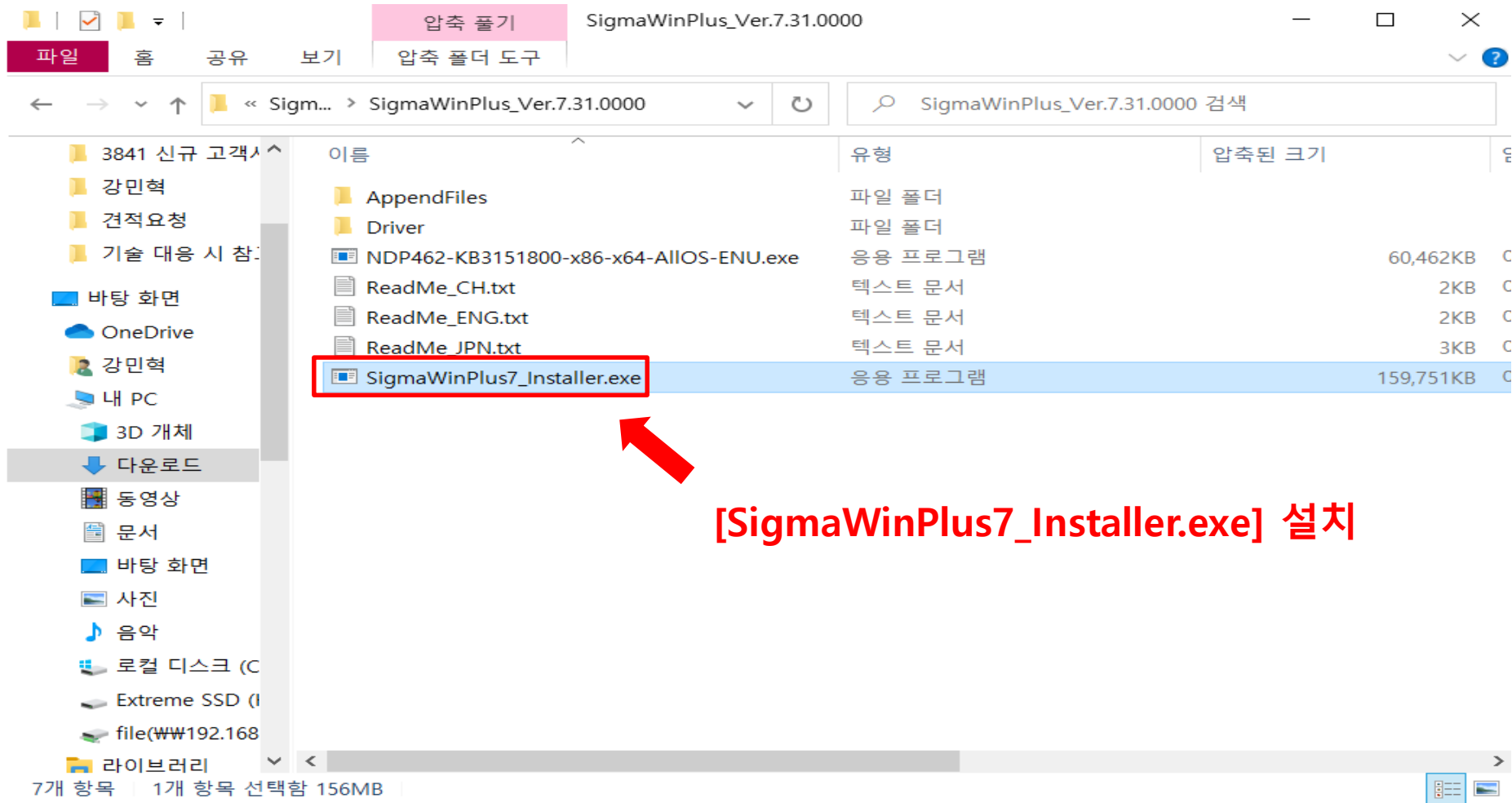
목록

- ▲ 이전글 [DriveSelect 설치파일(2017년 10월 30일)]
- ▼ 다음글 [SOFTWARE] SigmaJunmaSize (용량선정프로그램) Ver1.9.0

QUICK MENU
OPEN

1. 야스카와(SigmaWin+ Ver 7.31) 설치편

1-4. 컨트롤러(SigmaWin+ Ver 7.31 영문버전) 설치



2. 야스카와(SigmaWin+ Ver 7.31) 실행편

2-1. 드라이브 연결 방법



← 설치시 나오는 아이콘
[SigmaWin+ Ver.7] 실행 후
USB를 컴퓨터와 연결



야스카와 SERVOPACK
USB연결



컴퓨터 USB연결

2. 야스카와(SigmaWin+ Ver 7.31) 실행편

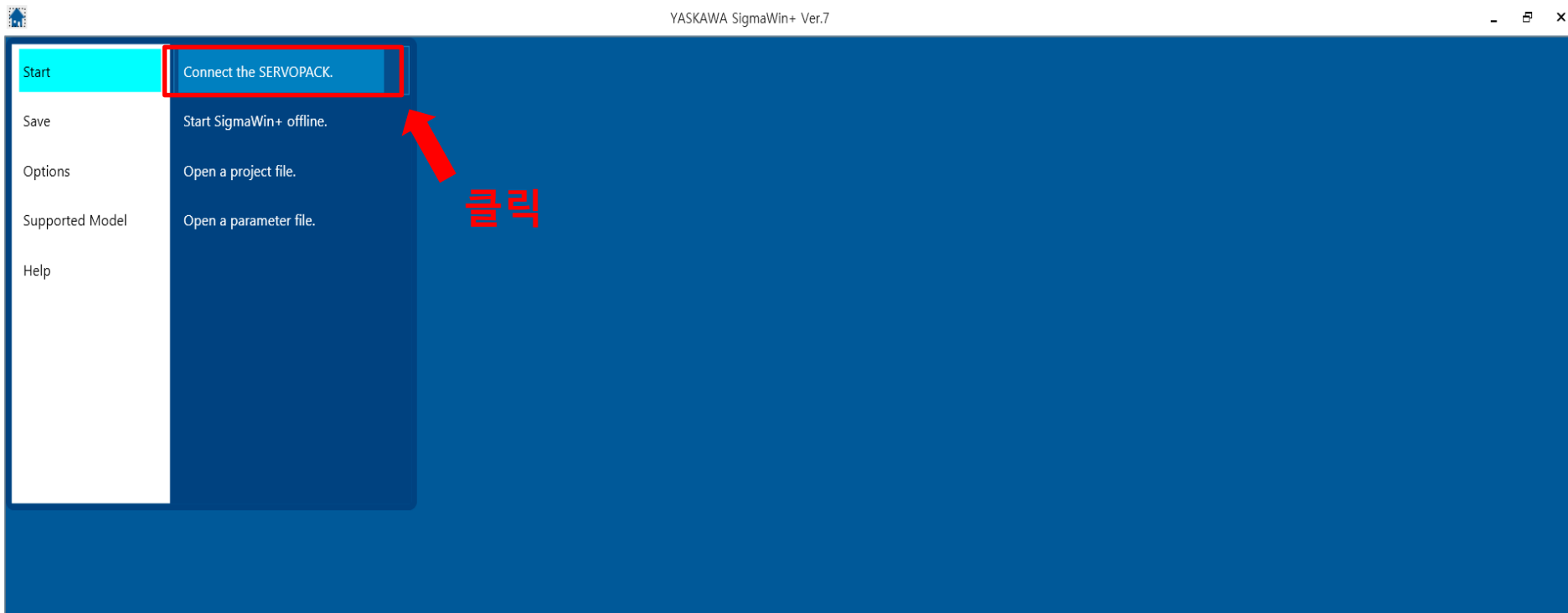
2-2. 야스카와 드라이브 연결

드라이브 품명 : SGD7S-R90A00A

실행 프로그램 : SigmaWin+ Ver.7 접속 방법

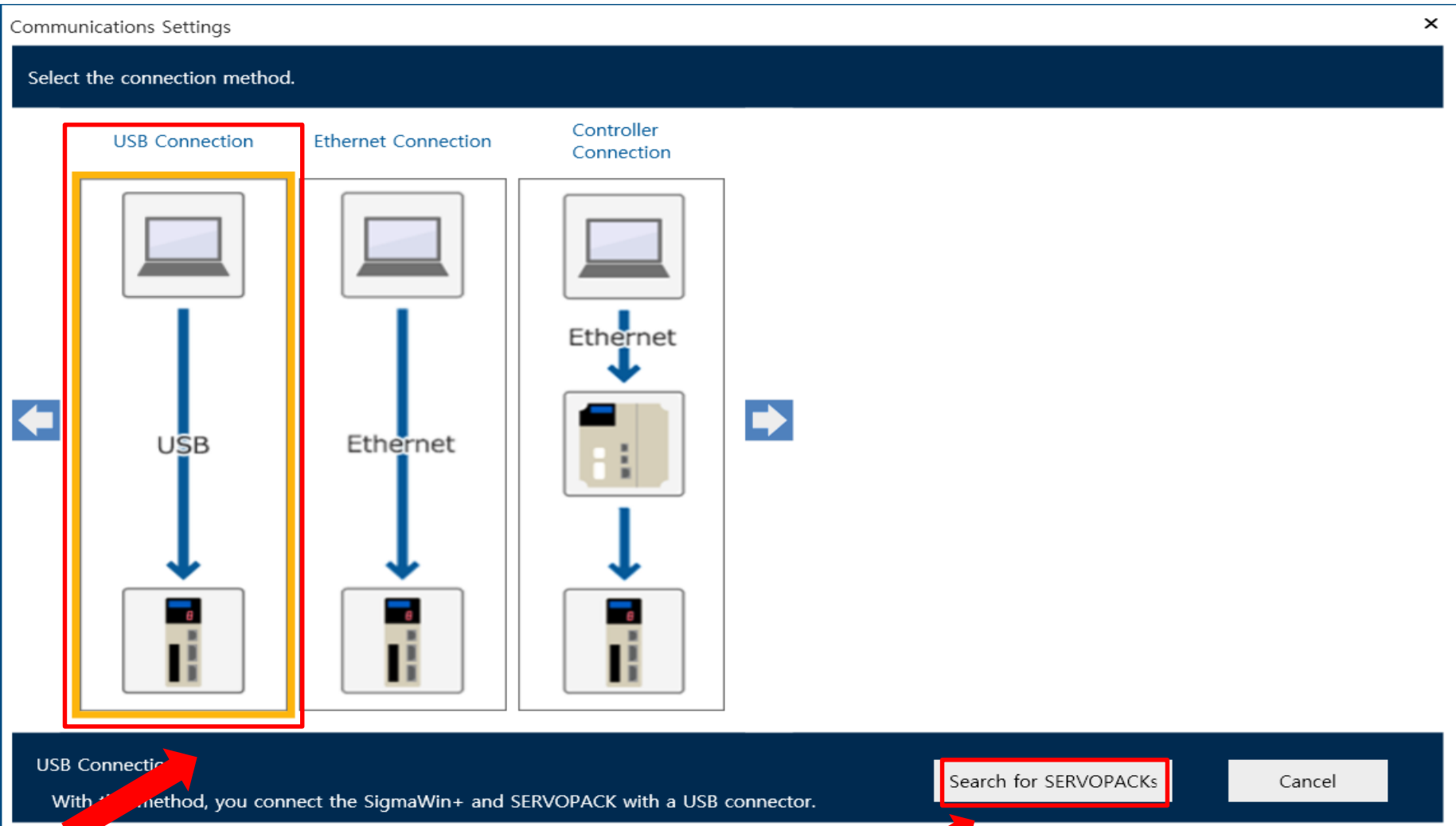


← 아이콘 [SigmaWin+ Ver.7] 실행



2. 야스카와(SigmaWin+ Ver 7.31) 실행편

2-3. 야스카와 드라이브 연결



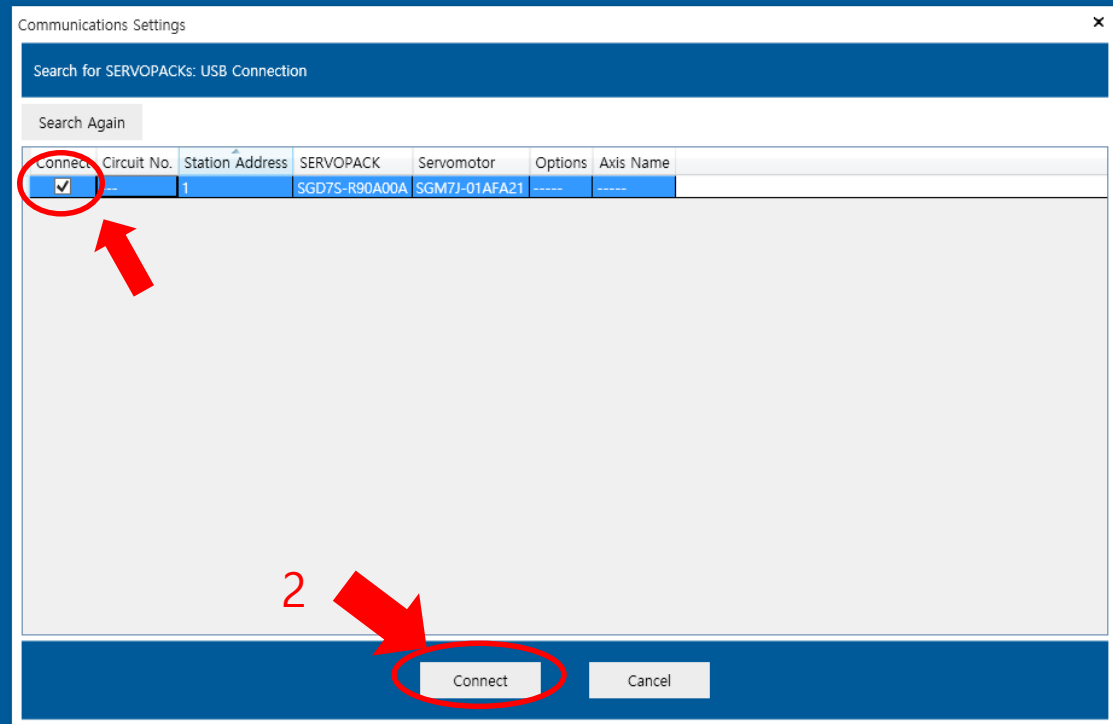
클릭

클릭

2. 야스카와(SigmaWin+ Ver 7.31) 실행편

2-4. 야스카와 드라이브 연결

1. 연결 된 드라이브를 확인 후 1번 체크
2. 체크 후 2번 connect 클릭



2. 야스카와(SigmaWin+ Ver 7.31) 실행편

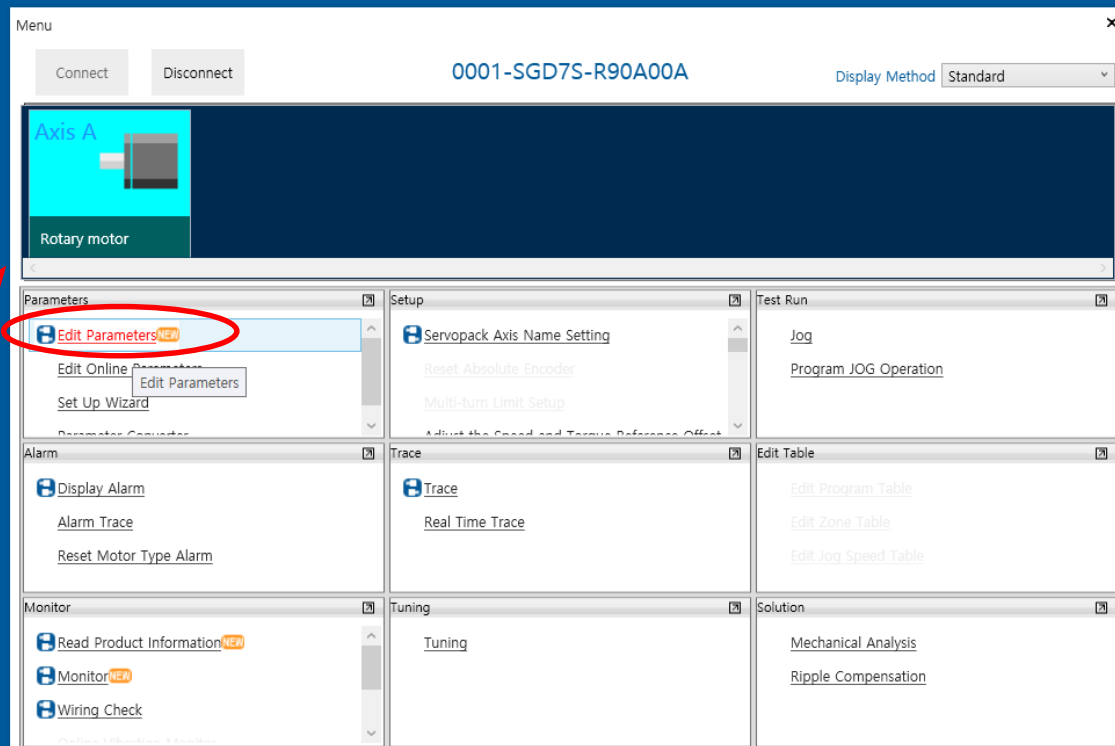
2-4. 야스카와 드라이브 파라미터 설정



YASKAWA SigmaWin+ Ver.7



1. 클릭 하여 매뉴창을 활성화시킨다.
2. Edit Parameters를 클릭한다.



3. 야스카와(SigmaWin+ Ver 7.31) 파라미터 수정편

3-1. 드라이브 파라미터 변경방법

파라미터 수정 완료
시 클릭하면 저장됩
니다.

YASKAWA SigmaWin+ Ver.7

Edit Parameters

Category

All constant number
Function Selection(Pn0xx-)
Gain(Pn1xx-)
Position(Pn2xx-)
Speed(Pn3xx-)
Torque(Pn4xx-)
Sequence(Pn5xx-)
I/O Sign

Display Settings
Hierarchy: ☐ off
Descriptions: ☐ On

SERVOPACK

Read from Servo Write to Servo File Project Function Display

No.	Name	Unit	*0001-SGD7S-R...
Pn000.0	Direction Selection	-	0 : Use CCW as...
Pn000.1	Control Method Selection	-	1 : Position contr...
Pn000.2	Reserved parameter (Do not chang	-	0 : Reserved para...
Pn000.3	Rotary/Linear Startup Selection Wh	-	0 : Start as a rota...
Pn001.0	Servo OFF or Alarm Group 1 Stoppi	-	0 : Stop the moto...
Pn001.1	Overtravel Stopping Method	-	0 : Apply the dyn...
Pn001.2	Main Circuit Power Supply AC/DC It	-	0 : Input AC pow...
Pn001.3	Warning Code Output Selection	-	0 : Output only al...
Pn002.0	Speed/Position Control Option (T-R	-	0 : Do not use T...
Pn002.1	Torque Control Option (V-REF Inpu	-	0 : Do not use V...
Pn002.2	Absolute Encoder Usage	-	0 : Use the absol...
Pn002.3	External Encoder Usage	-	0 : Do not use an...

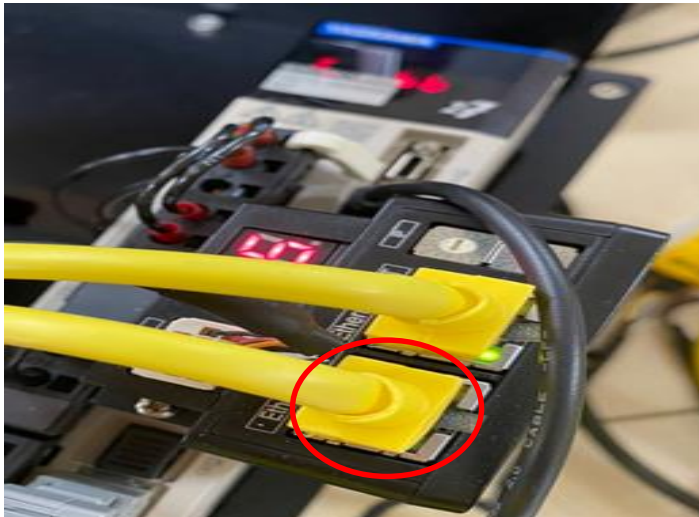
더블 클릭 하여 파라미터를 변경

NO.	Name	Setting range	Axis A(변경전)	Axis A(변경후)
PN000.1	Control Method Selection	0 - 6	0	1
PN00B.2	Power Input Selection for Three-phase SERVOPACK	0 - 1	0	1
PN200.0	Reference Pulse Form	0 - 6	0	1
PN20E	Electronic Gear Ratio (Numerator)	1 - 1073741824	64	16777216
PN210	Electronic Gear Ratio (Denominator)	1 - 1073741824	1	10000
PN212	Number of Encoder Output Pulses pulse	16 - 1073741824	2048	2500

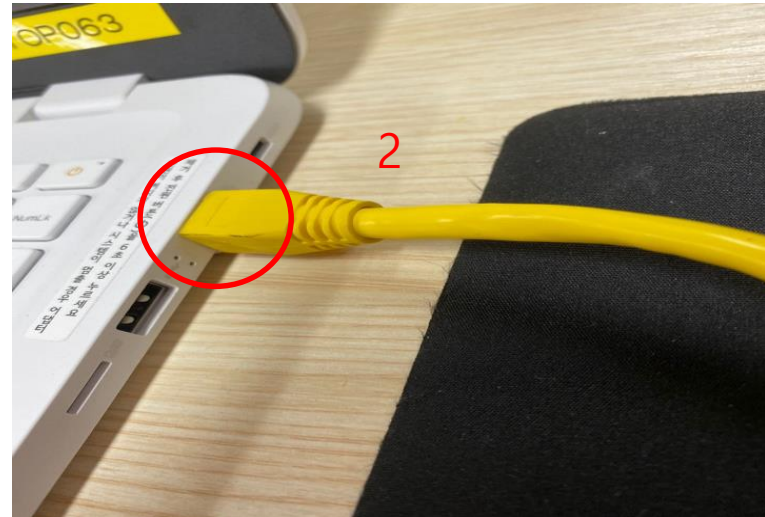
4. Ezi-MOTIONLINK-PE 이더넷 통신 연결편

4-1. 네트워크 연결 접속.

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



1

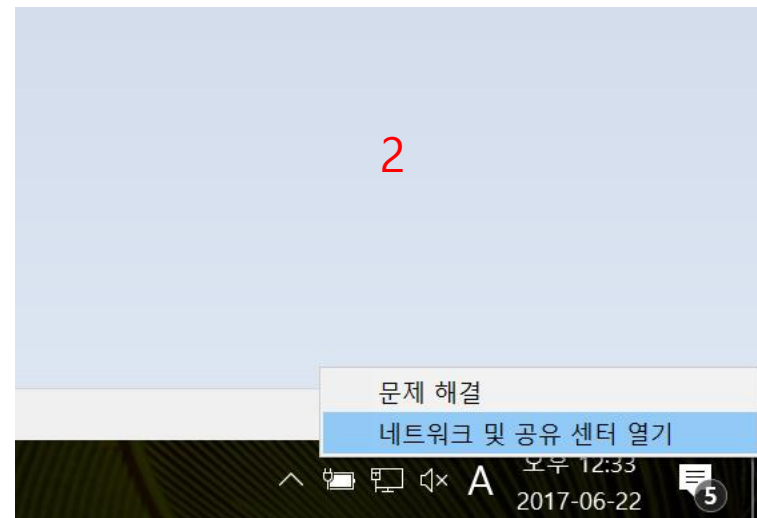
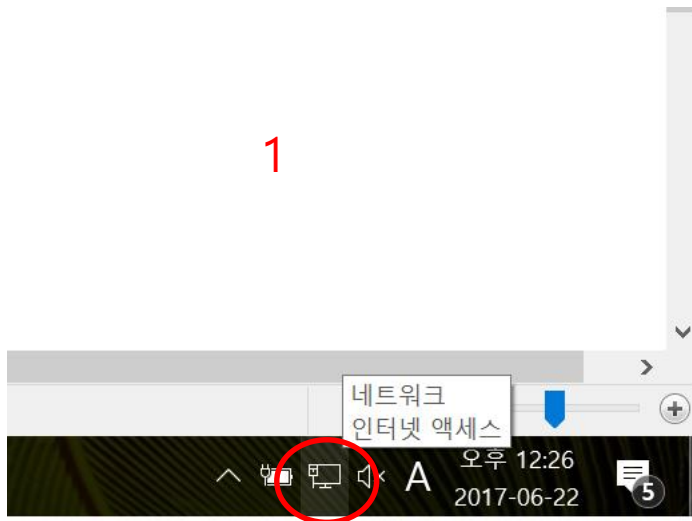


2

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

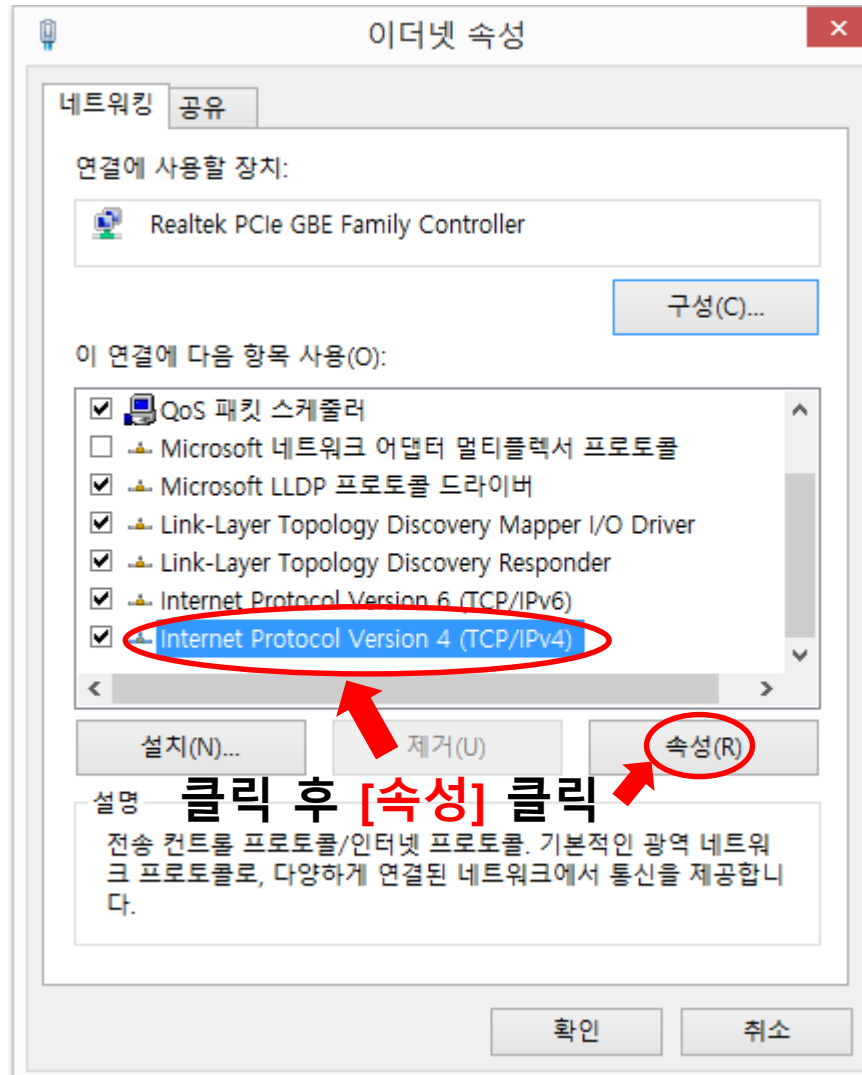
4-3. 네트워크 연결 접속.

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

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 > >>

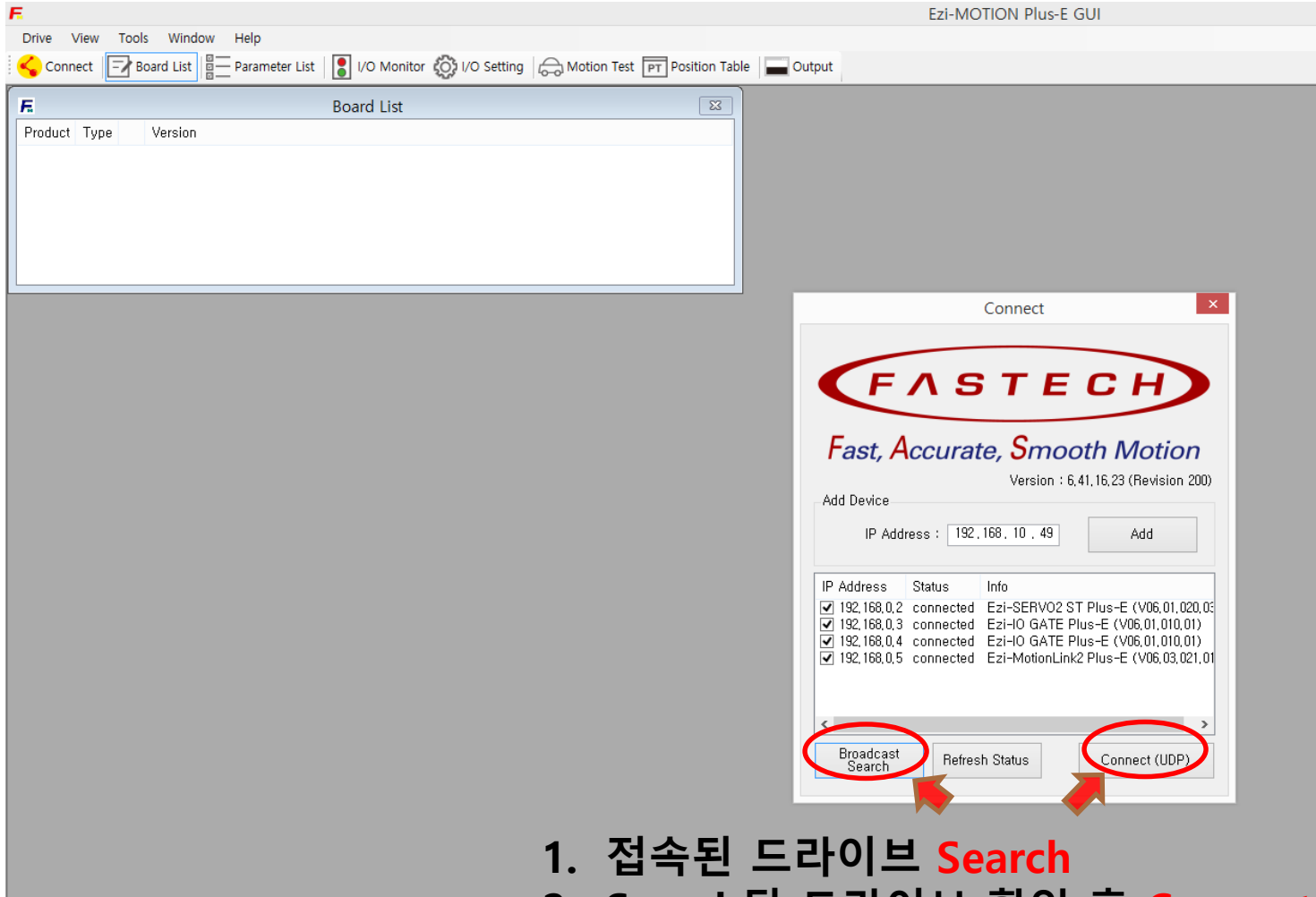
바로가기
브랜드 소개
모터선택 가이드
다운로드
Q & A
검색하기
뉴스레터 신청

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 interface. 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, PT, 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 shows 'Version : 6.41.16.23 (Revision 200)'. The 'Add Device' section has an 'IP Address' field set to '192.168.10.49' and an 'Add' button. A table lists connected devices with checkboxes, IP addresses, status, and info. At the bottom of the 'Connect' dialog, the 'Broadcast Search' and 'Connect (UDP)' buttons are circled in red, with red arrows pointing to them from the instructions below.

IP Address	Status	Info
<input checked="" type="checkbox"/> 192.168.0.2	connected	Ezi-SERVO2 ST Plus-E (V06.01.020.03)
<input checked="" type="checkbox"/> 192.168.0.3	connected	Ezi-IO GATE Plus-E (V06.01.010.01)
<input checked="" type="checkbox"/> 192.168.0.4	connected	Ezi-IO GATE Plus-E (V06.01.010.01)
<input checked="" type="checkbox"/> 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

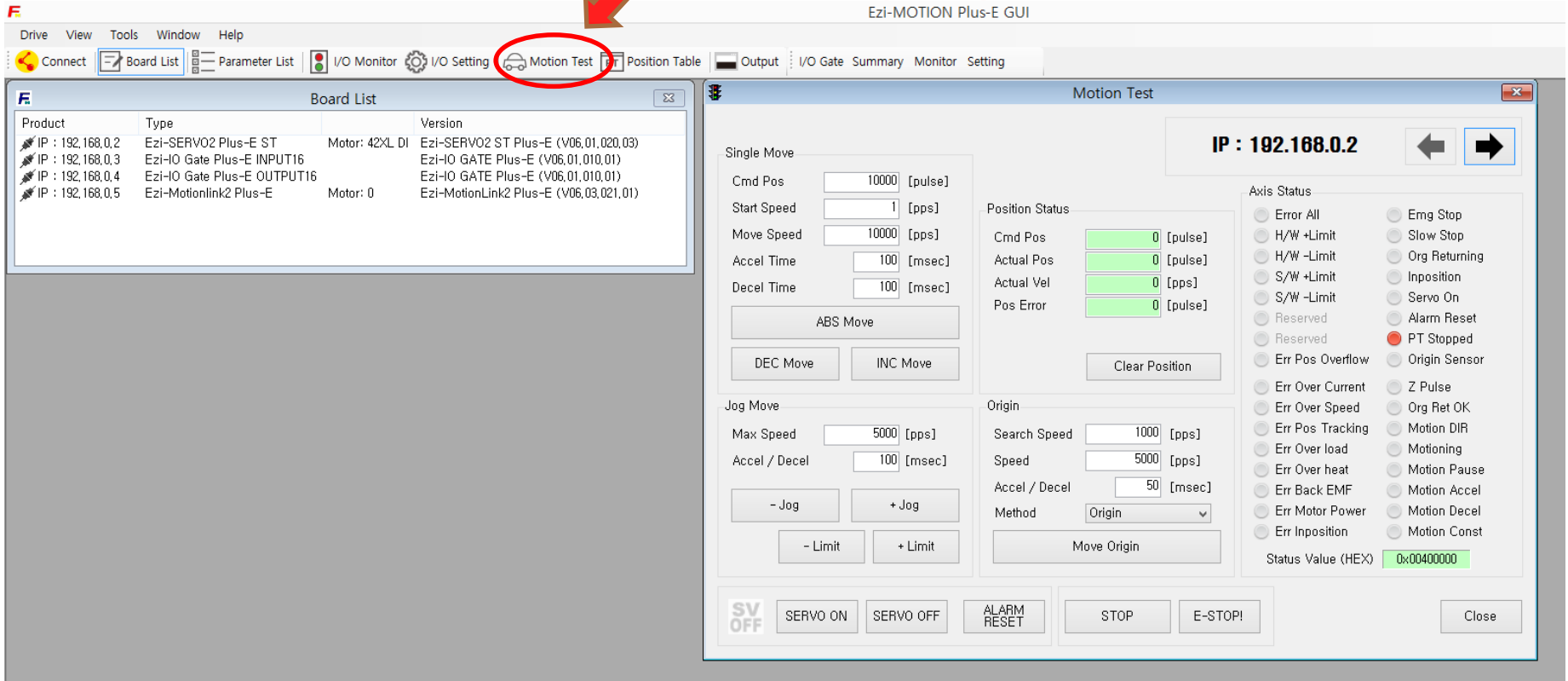
Set to Default Load ROM **Save to ROM** Load File Save to File Close

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