

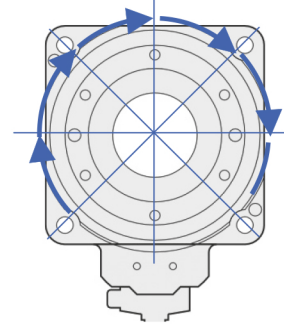
การแบ่งตำแหน่งออกเป็น 8 ส่วน ด้วย DGI ซีรีส์

ความท้าทาย

การเคลื่อนที่และหยุดทุก 45 องศา
เคลื่อนที่ไปตำแหน่งต่างๆโดยไม่ใช้เซ็นเซอร์

ปัญหาทั่วไปที่พบ

Vol.108-1 ได้อธิบายเรื่องการเคลื่อนที่ไปตำแหน่ง 90 องศา
ที่สามารถทำได้โดยการตั้งค่าช่วงของรอบเป็น 4.5 รอบ
ซึ่งในการหยุดทุกๆ 45 องศา นั้น ช่วงของรอบจะต้องถูกตั้งเป็น 2.25 รอบ
แต่การตั้งค่านี้ไม่สามารถตั้งค่าแบบทศนิยม 2 ตำแหน่งได้ ดังนั้นวิธีที่แนะนำใน
Vol.108-1 จึงไม่สามารถใช้ได้สำหรับการแบ่งรอบการหมุนให้เป็น 8 ตำแหน่ง



วิธีแก้ปัญหา

ตั้งค่า Round Function, AREA Output และ Virtual Input

Solution KEYWORD

Round Function

AREA Output

Virtual Input

สำหรับรายละเอียดเพิ่มเติม
สามารถหาได้จากคู่มือการใช้งานบนเว็บไซต์

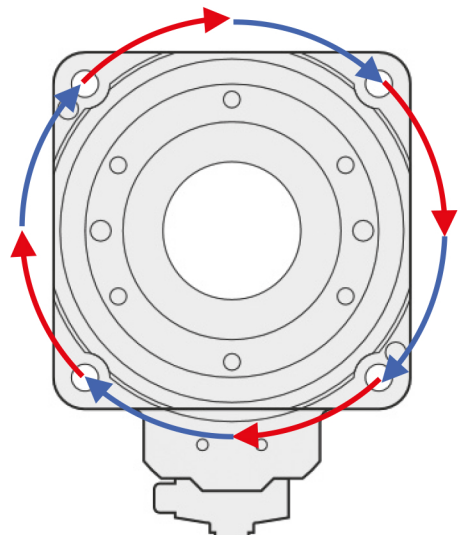
AREA Output เป็นฟังก์ชันที่สัญญาณเอาต์พุตจะถูกส่งออกมา
เมื่อมอเตอร์อยู่ในพื้นที่ที่ถูกกำหนดไว้ Virtual Input (VIR-IN)
จะใช้สัญญาณที่ถูกตั้งที่แหล่งสัญญาณอินพุตเสมือนเพื่อสั่ง Preset

ตั้งค่าดังต่อไปนี้ นอกเหนือจากการตั้งค่า Round Function
ที่เคยแนะนำใน Vol.108-1:

- ตั้งค่า AREA0 ให้มีค่าระหว่าง 45.00 องศา และ 89.99 องศา
- ตั้งค่า Virtual Input โดยกำหนดให้ M0 มีสถานะ ON เมื่อ AREA0
- มีสถานะ ON
- ตั้งค่าการทำงานโดยให้ No.0 เท่ากับ 45 องศา และ No.1 เท่ากับ
- 90 องศา (ตำแหน่งแบบ Absolute)

การตั้งค่าทางด้านบนจะส่งผลให้สามารถเคลื่อนที่ 45 องศา
ใน 8 ตำแหน่งได้เนื่องจาก:

- เมื่อตำแหน่งอยู่ระหว่าง 0 และ 44.99 องศา, AREA0 จะมีสถานะ OFF, ซึ่งส่งผลให้ M0 มีสถานะ OFF ด้วยการจ่ายสัญญาณอินพุตไปที่ START จะส่งผลให้เคลื่อนที่ไปยัง ตำแหน่ง 45 องศา ที่ถูกตั้งค่าไว้ในข้อมูล No.0
- เมื่อตำแหน่งอยู่ระหว่าง 45 และ 89.99 องศา, AREA0 จะมีสถานะ ON, ซึ่งส่งผลให้ M0 มีสถานะ ON ด้วยการจ่ายสัญญาณอินพุตไปที่ START จะส่งผลให้เคลื่อนที่ไปยังตำแหน่ง 90 องศา ที่ถูกตั้งค่าไว้ในข้อมูล No.1



← AREA0 สถานะ OFF > M0 สถานะ OFF ใช้ข้อมูลตำแหน่งของ No.0 45 องศา
← AREA1 สถานะ ON => M0 สถานะ ON ใช้ข้อมูลตำแหน่งของ No.1 90 องศา

ตัวอย่างการตั้งค่าซอฟต์แวร์ MEXE02

☐ AZ Pulse Train Input/Built-in Positioning Function/Pulse Input Type with RS-485 Communication/DG2 (0.01 deg/step)

- ☐ Data
 - Operation data ... **1**
 - Operation I/O event
 - Operation data extension settings
- ☐ Parameters
 - Basic settings
 - Motor/Mechanism (Coordinates/JOG/Home Return) settings ... **2**
 - ETO/Alarm/Information settings
 - I/O Operation/Function ... **3**
 - Direct-IN function selection (DIN)
 - Direct-OUT function selection (DOUT)
 - Remote-I/O function selection (R-I/O)
 - EXT-IN/VIR-IN/USR-OUT function selection (Extension) ... **4**
 - Communication/Interface function

1 Operation Data

No.	Name	System	Position [deg]	Speed [deg/s]
No.0		Absolute positioning	45.00	90.00
No.1		Absolute positioning	90.00	90.00

2 Motor/Mechanism (Coordinates/JOG/Home Return) Settings

11	Initial coordinates generation/Round coordinates settings	Manual settings
12	Initial coordinates generation/Round setting range [rev]	4.5
13	Initial coordinates generation/Round offset rate setting [%]	0.00
14	Initial coordinates generation/Round offset value setting [deg]	0.00
15	Round (RND) settings	Enabled
16	RND-ZERO output RND division number	1

3 I/O Operation/Function

48	AREA0 + Position/Offset [deg]	89.99
49	AREA0 - Position/Detection distance [deg]	45.0
50	AREA0 range specification system	Range specification with absolute value
51	AREA0 position detection reference	Command position reference

4 EXT-IN/VIR-IN/USR-OUT Function Selection (Extension)

15	Virtual input (VIR-INO) function selection	M0
16	Virtual input (VIR-INO) source function selection setting	AREA0
17	Virtual input (VIR-INO) contact setting (signal inversion)	No inversion
18	Virtual input (VIR-INO) ON signal detection dead time [ms]	0
19	Virtual input (VIR-INO) forced one-shot	Disabled

ศูนย์บริการลูกค้า

เรามีความยินดีให้คำแนะนำทางเทคนิคเกี่ยวกับผลิตภัณฑ์ รวมถึงราคาและการสั่งซื้อ

บริษัท โอเรียนทัล มอเตอร์ (ประเทศไทย) จำกัด เบอร์ติดต่อ 02-251-1871 www.orientalmotor.co.th Email : sales@orientalmotor.co.th