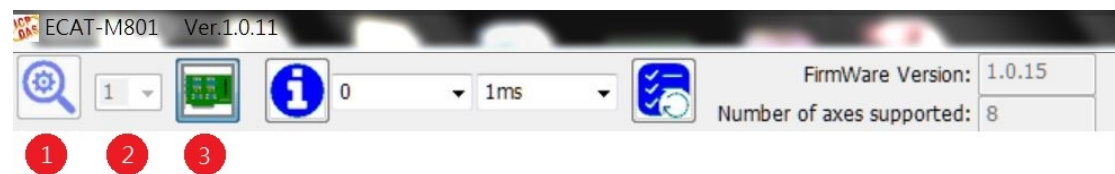


如何在 ECAT-M801 上使用支援多軸的馬達驅動器模組?以 AZD4A-KED 為例

注: 馬達驅動器模組需符合 CiA402 規範

1.1 與 ECAT-M801 建立連線

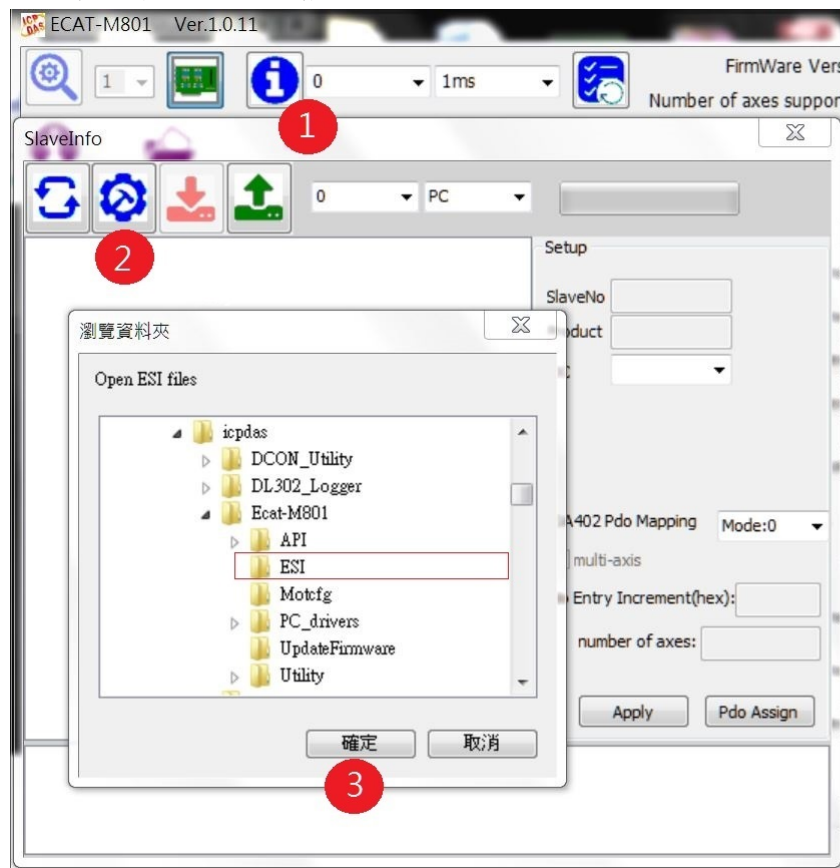


(1)請先確認 FirmWare Version 在 1.0.15 或以上

(2)點選  尋找 ECAT-M801

(3)從  選擇裝置編號，並點選  與指定裝置建立通訊

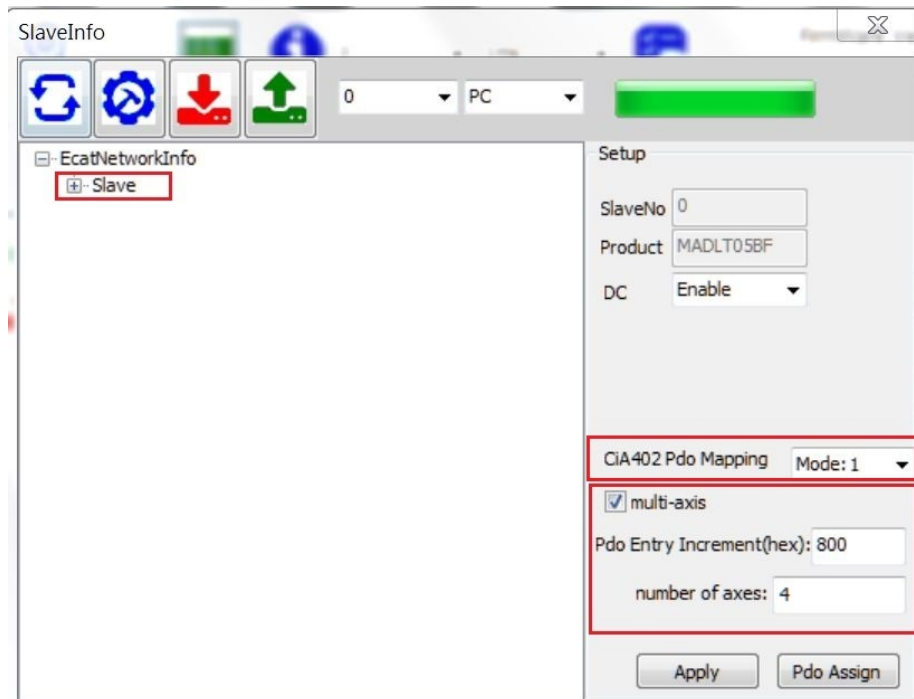
1.2 建立從站模組網路架構



(1) 點選  將進入網路架構編輯頁面

(2) 點選  開啟選擇 ESI 檔目錄對話框，請將模組的 ESI 檔案放入 ESI 資料夾

(3) 按下“確定”，開始建立從站模組網路架構



- (4) 建立完成後，點選 Slave，將 CiA402 Pdo Mapping 改為 Mode: 1
- (5) 建立完成後，點選 Slave，勾選 multi-axis，輸入 Pdo Entry Increment: 800 及 number of axes: 4

參數說明：

Pdo Entry Increment: 每一軸的 Pdo Entry 的位移量，以 Controlword 來說明
第零軸 Controlword 的 Index 為 6040h

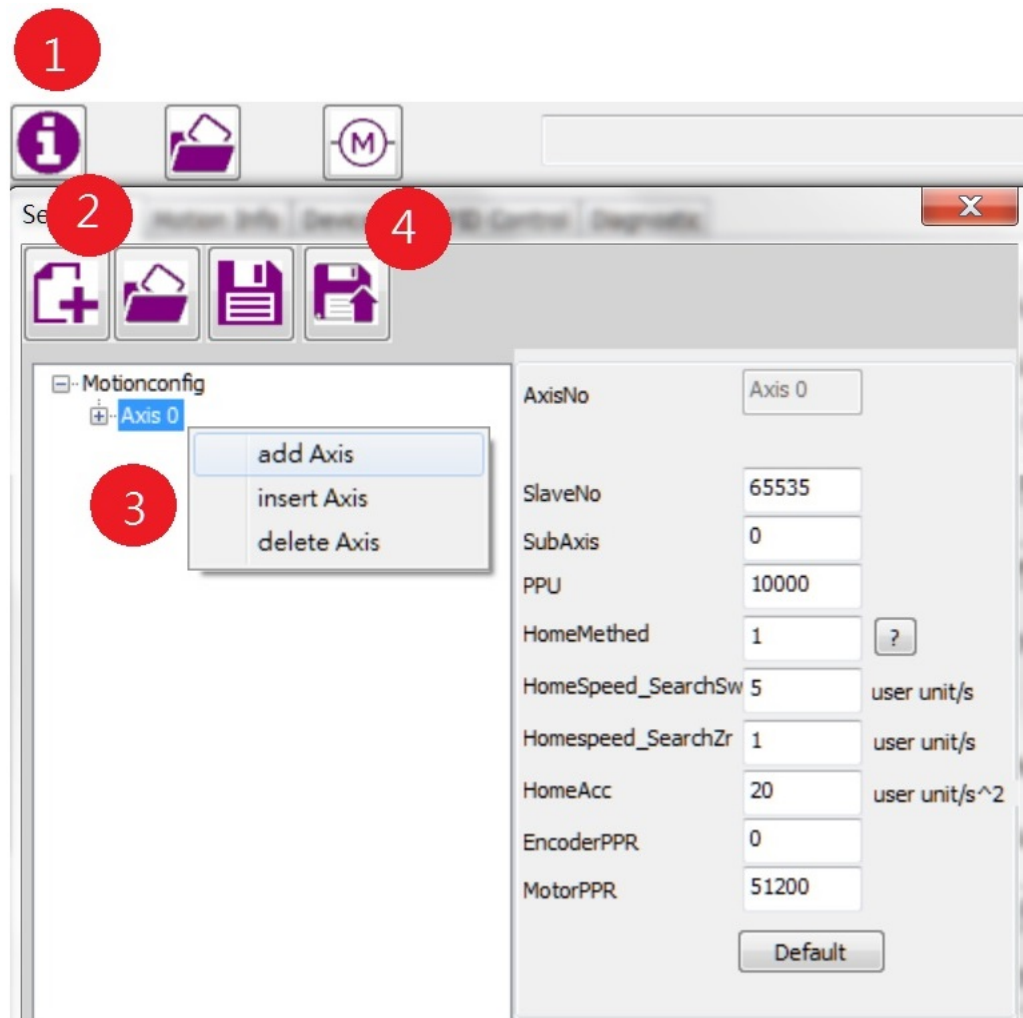
若第一軸 Controlword 的 Index 為 6840h，則設定 800

若第一軸 Controlword 的 Index 為 7040h，則設定 1000

number of axes: 該模組支援的軸數

- (5) 點選 將此網路架構存檔

1.3 運動控制初始化參數檔編輯步驟



- (1) 點選 進入運動控制初始化參數檔編輯頁面
- (2) 點選 建立新的初始化參數檔
- (3) 點選 Axis 後，可在右方區塊修改軸參數，右鍵點選 Axis 會出現選單，可新增、插入及刪除軸
設定參數說明:
 SlaveNo: 軸號對應的從站編號(連線位置)，軸號為 Axis 清單順序，若需設為虛擬軸，請將 SlaveNo 設為 65535
 SubAxis: 給支援多軸的馬達驅動器模組使用，設定 0 為選定該驅動器的第零軸，設定 1 為該驅動器的第壹軸，以此類推
 PPU: Pulses Per Unit，每一單位為幾個 pulses
 HomeMethod: 找 Home 的方式
 HomeSpeed_SearchSw: 尋找 Switch 的速度
 HomeSpeed_SearchZr: 尋找 Z 相訊號的速度
 HomeAcc: 找 Home 的加速度
 EncoderPPR: Encoder 每一轉為幾個 pulses，符合 CiA402 規範的模組不需設定

MotorPPR: 馬達每一轉為幾個 pulses, 符合 CiA402 規範的模組不需設定

(4) 參數設定完後，點選  進行存檔

1.4 其餘步驟與其他符合 CiA402 規範的驅動器模組相同，如需相關說明，請看 [軟體手冊](#) 第三章節。