

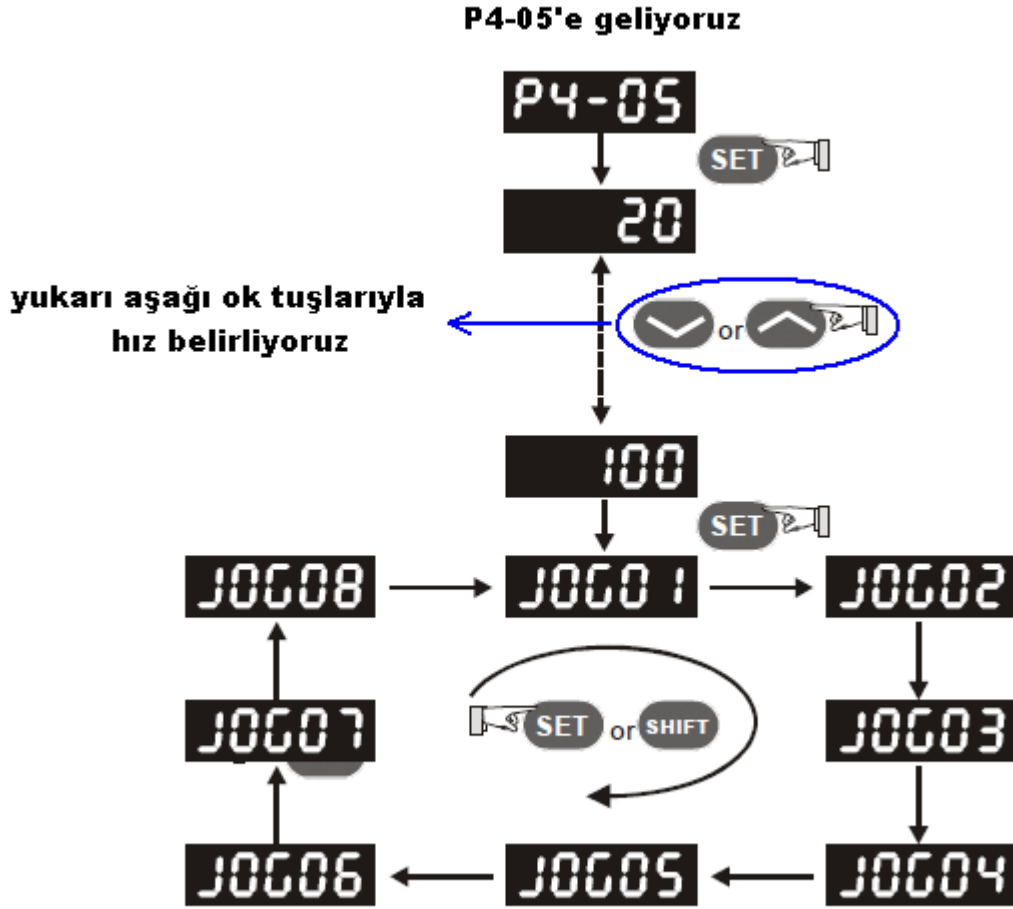
JOG ÇALIŞMA İLE POZİSYON KONUMLARI BELİRLEME

ASD -A tipi servo sürücülerde dahili 8 pozisyonun konumlarını JOG çalışma ile manuel olarak da belirleyebiliriz.

Bu işlemi gerçekleştirebilmek için şu işlemler yapılmalıdır:

P2-30 = 4 (Dahili pozisyonda konum belirleme)

P2-51 = 1 (SERVO ON)



P4-05'e geldikten sonra SET tuşuna basıyoruz ve gerekli manuel pozisyon belirlemesi için hız bilgisini giriyoruz.

Hız bilgisini girdikten sonra ekranda gözüken **JOG01** bizim dahili olarak 1.pozisyonumuzu belirtmektedir.Manuel olarak ayarladığımız hızda yukarı aşağı ok tuşlarıyla servo motoru hareket ettirerek 1 pozisyon konumunu ayarlarız.Ayarladığımız noktada SET tuşuna basarak o noktayı 1.pozisyonun tur ve puls olarak hafızasına (P1-15 – P1-16) kaydeder.

SET tuşuna bastıktan sonra **JOG02** ekranda gözükür ve artık 2.pozisyonumuzun konum noktasını 1.pozisyonda olduğu gibi

belirleyebiliriz. Bu şekilde 8 pozisyonumuz konumlarını manuel olarak belirleyip hafızaya alabiliriz.

Pozisyonlar arasında geçiş yaparken SHIFT tuşuna basarsak o pozisyonun mevcut tur ve puls hafızasını değiştirmeden bir sonraki pozisyona atlarız.

Konumunu belirlediğimiz mevcut pozisyondan sonraki pozisyonunda tur ve puls bilgisini aynı yapmak istiyorsak ikinci kere SET tuşuna basarak bir sonraki pozisyona geçiş yaparız.

JOGo1	P1-15 1.pozisyon (tur) P1-16 1.pozisyon (puls)
JOGo2	P1-17 2.pozisyon (tur) P1-18 2.pozisyon (puls)
JOGo3	P1-19 3.pozisyon (tur) P1-20 3.pozisyon (puls)
JOGo4	P1-21 4.pozisyon (tur) P1-22 4.pozisyon (puls)
JOGo5	P1-23 5.pozisyon (tur) P1-24 5.pozisyon (puls)
JOGo6	P1-25 6.pozisyon (tur) P1-26 6.pozisyon (puls)
JOGo7	P1-27 7.pozisyon (tur) P1-28 7.pozisyon (puls)
JOGo8	P1-29 8.pozisyon (tur) P1-30 8.pozisyon (puls)