

== 運転 ==

試運転・動作確認用プログラム“503QB3”を使用します。
本プログラムはMS-DOS版です。御利用に先立ち、添付のソフトウェアをインストールしておく必要があります。【4-1項】
また当プログラムのソースはQuick-Basicで記述されており、サンプルプログラムでもあります。（拡張子BASの同名ファイル）

なお、“503QB3.EXE”は日本語モードでは正常な表示ができないので、英語モードに切り替えてから“503QB3.EXE”を呼ぶ“503QB3.COM”を使用してください。

テストシステムの電源を投入し、MS-DOSを立上げます。

試運転・動作確認用のプログラム“503QB3”を読み込み・実行します。

最初に、システムのハードウェアに関する条件設定を行います。ボード上の設定、および使用されているパルスモータ・ドライブユニットと軸センサの仕様を登録します。本プログラム内では当パラメータによりソフト的な整合をとります。ボード上の設定が出荷時の状態で、システムの接続が1-9項（図1-9A, B, C）と同一の場合は初期値のままで正常に動作するはずです。初期値は以下のとおり、異なる項目だけ変更します。

I/Oベースアドレス	: 01C0h
パルス出力方式	: 個別パルス方式（CW, CCW）
パルス出力極性	: 負論理
原点復帰モード	: OLS方式・定速【変更不可】
各センサ入力極性	: B接点（アクティブOFF）

操作はメニューから動作の種類を選択、続いて動作方向・パルス数等のパラメータをKEY入力するだけです。

メニュー	- - - - -	定速動作（方向・パルス数を指定）。
（ESCでも戻る）	-	高速動作（方向・パルス数を指定）。
	-	原点復帰（方向を指定）。
		軸センサ現在状態表示
	-	即停止。
	-	システム条件の再設定（最初に1回だけ行う）。
	-	プログラムの終了。

以後はメニューから動作種類を選択、必要なら動作方向・パルス数等をKEY入力するだけで所定の動作が行われます。なおカウンタ入力にロータリーエンコーダ等の2相信号が接続されている場合は原点を“0”として、位置情報をアップダウン計数・表示します。

動作を中止したいときはメニューから 即停止を選択するか、アラームスイッチを操作します。動作が終了するとステータスが表示されます。

以上。

アナログ入力部 (MFU-503ATのみ)

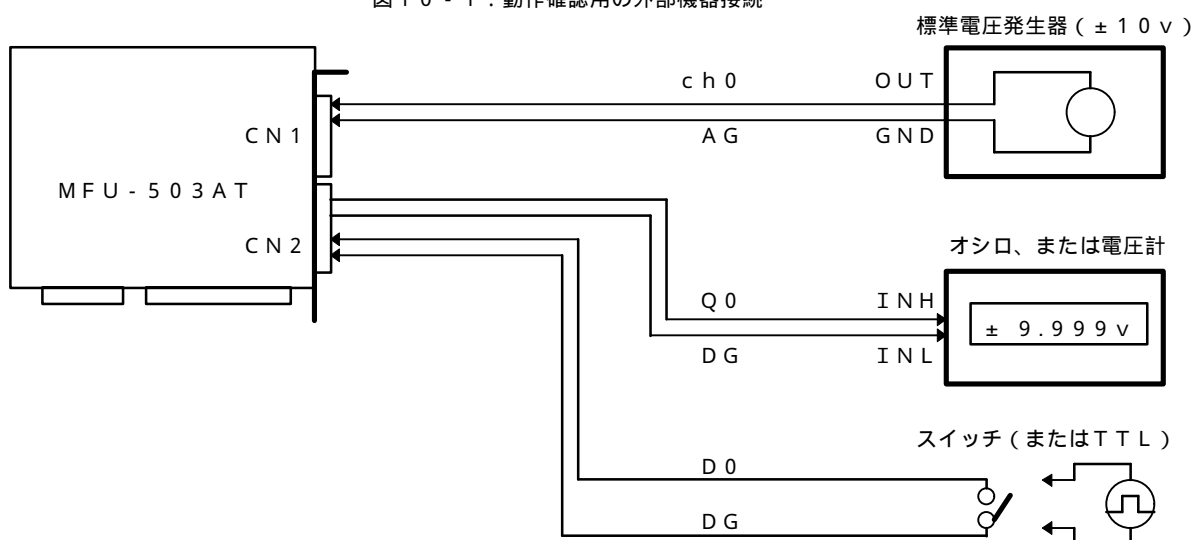
= 運転準備 =

ボード上の設定、およびパソコン本体 (ISAバス) への装着は前記“パルスモータ制御・カウンタ部”と同様です。

アナログ入力をテスト用の信号源 ($\pm 10\text{V}$ 以内) に、
汎用デジタル入力はスイッチやTTL信号源に、
汎用デジタル出力はオシロスコープや電圧計に接続します。

以上で準備完了です。電源投入は全機器同時、または外部機器を先にパソコン本体を最後に行います。電源切断は逆順序です。

図10-1. 動作確認用の外部機器接続



= = 運 転 = =

試運転・動作確認用プログラム“503QB1”を使用します。

本プログラムはMS-DOS版です。御使用に先立ち、添付のソフトウェアをインストール (4-1項) しておく必要があります。また、当プログラムのソース (Quick-Basic) も同名 (拡張子: BAS) で添付されています。

なお“503QB1.EXE”は日本語モードでは正常な表示ができないので、事前に英語モードに切り替えてから“503QB1.EXE”を呼び出す“503QB1.COM”を使用してください。

テストシステムの電源を投入し、MS-DOSを立上げます。
試運転・動作確認用プログラム“503QB1”を読み込み、実行します。

アナログ入力範囲を指定します。

デジタル出力値 (Hex) を指定して【Do】操作すると、指定出力を行い続けてアナログ入力 (ch0~3) およびデジタル入力 (D0, D1) の読み込み / 表示を連続実行します。
開放されたデジタル入力は“1”と読み込まれます。

(図10-1のテスト接続ではデジタル入力D1を開放)

【Reset】操作すると初期状態 (デジタル出力は“0”) に戻り、アナログ入力とデジタル入力の連続実行は停止します。