



E1系列驅動器搭配絕對式DM

操作流程

修訂紀錄

發行日期	版次	適用產品	更新內容
2020/03/17	1.0	E1系列驅動器搭配絕對式DM	初版發行。

1. 目的

E1 系列驅動器搭配 HIWIN 絕對式 DM (DM□□□-A 或 DM□□□-B) 時，須依照以下步驟進行設備確認與設定流程。

註：非本文件所列之馬達型號，不適用本文件之操作流程。

2. 設備確認

- 適用的馬達、驅動器型號與線材：

表 2.1

馬達型號	解析度/圈	驅動器型號	動力延長線	編碼器延長線
DMN21-A	19 bit	ED1□-04□□-00 (400 W)	HVPS04AB□□MB	HVE23IAB□□MB
DMN42-A				
DMY44-B	20 bit			
DMY48-B				
DMN71-B				
DMN93-B				
DMY63-B				
DMY65-B				
DMY68-B				
DMYA3-B				
DMYA5-B				
DMYAA-B	ED1□-10□□-00 (1 KW)			

- 軟體版本：Thunder 01.003.14 (限定)
- 韌體版本：Ver. 2.3.12 (限定)

3. 設定流程

步驟一：版本確認

以個人電腦開啟 Thunder，確認版本 (01.003.14) 後連線至驅動器。

註：Thunder 安裝資訊，可參考官網上的《E1 系列驅動器 Thunder 軟體操作手冊》。

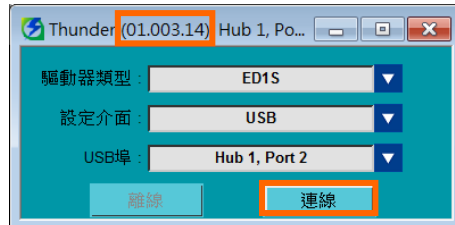


圖 3.1

連線後在 Thunder 主頁面左欄確認韌體版本 (2.3.12)。

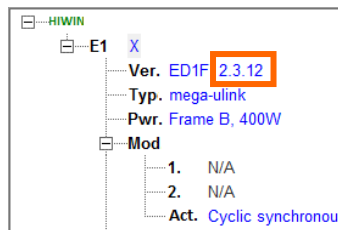


圖 3.2

步驟二：馬達設定

在 Thunder 主畫面上的工具列開啟設定精靈，選擇馬達型號與編碼器類型。



圖 3.3

馬達設定頁籤中，馬達類型選擇直驅式(旋轉)，並選擇正確的馬達系列與型號。



圖 3.4

編碼器設定頁籤中，編碼器類型選擇串列式、系列為 TAMAGAWA 2.5MHz，並輸入單圈編碼器解析度（請參照表 2.1），取消啟動編碼器轉換盒。依序設定完控制模式設定、命令輸入設定、編碼器輸出設定、I/O 設定後，將參數寫入驅動器。

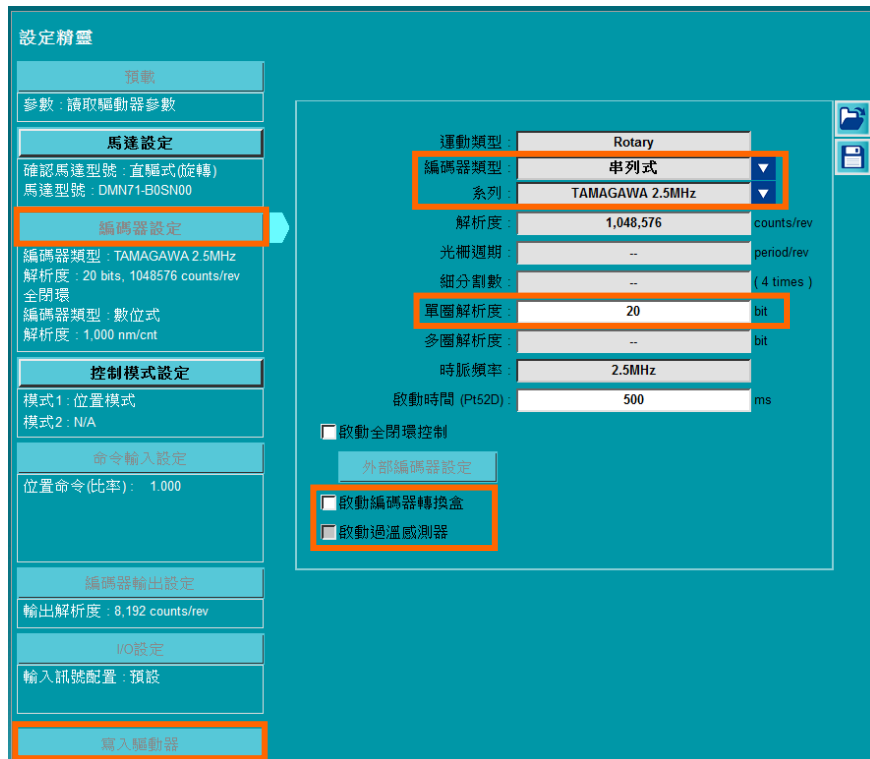


圖 3.5

註：控制模式設定、命令輸入設定、編碼器輸出設定、I/O 設定可參考《E1 系列驅動器 Thunder 軟體操作手冊》設定。

步驟三：必要增益參數設定

在 Thunder 主畫面上的工具列開啟參數設定，設定以下參數，存入驅動器並重開驅動器。

1. Pt13D = 600
2. Pt170 = □□□0 (關閉免調適功能)
3. Pt308 = 100



圖 3.6

步驟四：將誤差補償表寫入驅動器

開啟工具表單，開啟誤差補償設定。

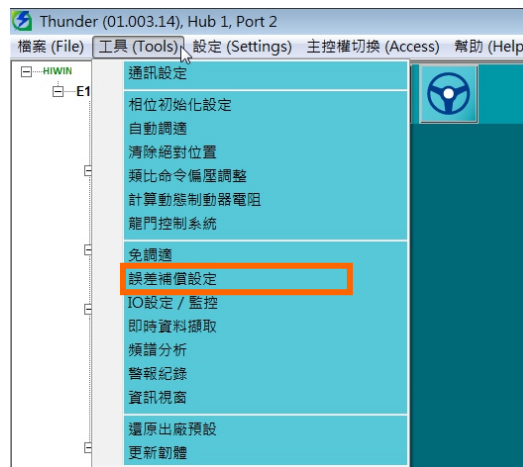


圖 3.7

點擊由編碼器載入後會顯示如下圖的誤差補償表，點擊儲存至驅動器將誤差補償表存入驅動器。

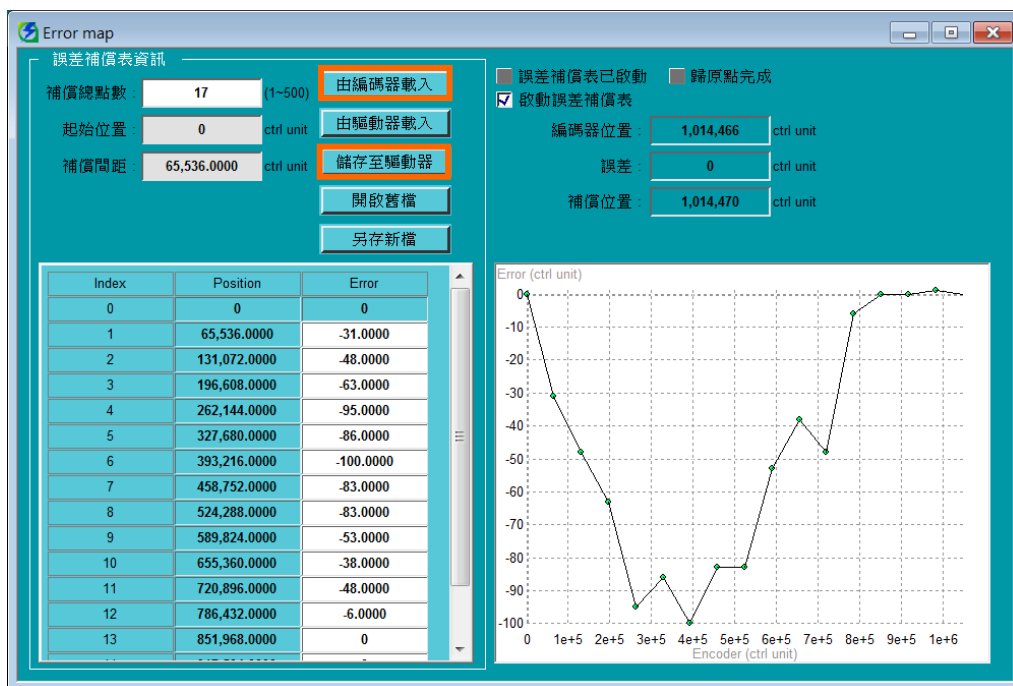


圖 3.8

註：補償表必須要歸原點完成後開啟才能生效，詳細說明請參考《E1 系列驅動器使用者操作手冊》。