

ピコモータドライバ (8752) 設定手順

1. ネットワーク設定

Change the host name: HOSTNAME C1

Change the mode to static: IPMODE STAT

Save the configuration: SAV

※ここで一旦電源をリセットしないと、IPMODE が切り替わらない。

Change the IP address: IPADDR 172.16.32.206 (GIF 凹面鏡マウントの例)

Change the gateway address: GATEWAY 172.16.32.1 (GIF 凹面鏡マウントの例)

ネットマスクを設定する。NETMASK 255.255.252.0 (GIF 凹面鏡マウントの例)

Save the configuration: SAV

2. 実際に動かす。

To first disable the joystick and then drive a Standard Picomotor hooked up to driver A1, motor A, in velocity mode at 500 Hz clockwise (forward) with minimum velocity of 0 and acceleration of 5000 steps/sec², and then enable the joystick back on, the sequence of commands will be as follows:

>jof : ジョイスティックを off にしないとリモート操作できない。

>chl a1=0 : ドライバ 1 の Axis-A を選択 (B を選ぶ場合は chl a1=1 とする)。

>typ a1 0=0 : モーターの種類を決める (Type: 0 = Standard Picomotor, 1 = Tiny Picomotor)。

>mpv a1 0=0 : 最小速度 (steps/sec)。

>vel a1 0=500 : 速度設定 (不要)。

>acc a1 0=5000 : 加速度設定 (不要)。

>mon: ドライバを使用可能にする。

>pos : 最後に動かしたステップ数を表示。

A1=0

A2=0

>rel a1 100 : 100 ステップ CW に移動するよう設定 (マイナスは CCW)。

>go : モータ駆動

>sto : モータ停止 (途中で止めたい場合)。

>jon : ジョイスティックを使用可能に戻す (遠隔操作を続けるときは不要)。