

YPV 系列驅動器手動操作盒操作說明：

(一) 驅動器分為 YPV-V 系列及 YPV-B 系列兩種：

於速度模式 YPV-V 系列切換於 VCO 動作；YPV-B 系列切換於 AD 動作。

(開關位於操作盒左下方)

(二) 下列操作說明以參數設定為速度/位置模式，且位置模式設定為 A/B

相輸入，電子齒輪*1、*10、*100 倍。

※ 速度模式運轉操作步驟：

(1)依驅動器之型式選擇 VCO 或 AD 運轉方式。

(2)將 MPG/VCMD 開關切換於 VCMD 位置，並將 EXT、PRIH、NRIH、ILM、HOLD 開關切於 OFF 位置。(開關定義方向往上切為 ON，往下切為 OFF)。

(3)先將 SPEED SETTING 調速器調於 MIN 位置(往逆時針方向調到底部)。

(4)由標示 FOR.REV 之旋扭選擇運轉方向，同時做速度上限之限制。

△ 旋扭切於 REV 方向，面對馬達軸心，順時針方向運轉。

△ 旋扭切於 FOR 方向，面對馬達軸心，逆時針方向運轉。

(5)將 S/ON 開關切於 ON 位置，馬達進入待動狀態。

(6)順時針方向調整 SPEED SETTING 旋扭，馬達速度隨之增快，反之減慢。

(7)操作 EXT 開關導通可將速度信號切離，馬達停止運轉。

(8)操作 PRIH 開關導通，禁止 FOR 方向運轉。

(9)操作 NRIH 開關導通，禁止 REV 方向運轉。

(10)操作 HOLD 開關導通，同時禁止 FOR REV 方向運轉。

(11)操作 ILM 開關導通，可由 TORQUE SEETING VR 調整馬達扭力輸出。

(逆時針方向調整到底扭力最小，順時針方向調整到底扭力最大)

(12)由參數設定器觀測馬達之運轉速度及運轉電流。

※位置模式運轉操作步驟：

(1)將操作盒正下方之接線架，如下接線

+ 5 V 端子接至 +PP 及 +NP 端子

A 端子接至 -PP 端子

B 端子接至 -NP 端子

(2)將 MPG/VCMD 開關切換於 MPG 位置。

(3)將 ILM.PRIH.NRIH.*1、*10、*100、HOLD 開關切於 OFF 位置。

(4)將 S/ON 開關切於 ON 位置，馬達進入待動狀態。

(5)將*1 開關切換於 ON 位置，搖動手搖輪 100 圈馬達將旋轉一圈。

(6)將*1 開關切於 OFF 位置，*10 開關切於 ON 位置，搖動手搖輪 10 圈，馬達將旋轉一圈。

(7)將*1、*10 開關切於 OFF 位置，*100 開關切於 ON 位置，搖動手搖輪 1 圈，馬達將旋轉一圈。

(8)操作 PRIH 開關導通，禁止 FOR 方向運轉。

(9)操作 NRIH 開關導通，禁止 REV 方向運轉。

(10)操作 HOLD 開關導通，同時禁 FOR.REV 方向運轉，並兼 COUNTER CLEAR 功能。

(11)操作 ILM 開關導通，可由 TORQUE SETTING VR 調整馬達扭力輸出。

(扭力設定太小，馬達定位偏差會出現"9"號異常碼)

(12)可由參數設定器觀測馬達運轉速度及運轉電流。