

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。