

SmartMotor 4.76 以後之韌體版本附加功能

4.76 以後的韌體版本著重安全上的保護

硬體極限採用 Normally-Closed (Active-Hight , NPN 形式)

這意味著當 Pin 3(Port C)以及 Pin 4(Port D)未與 Pin 13(ground)作動時，馬達會顯示碰觸到極限，並且停止轉動，但此時若是將 Pin 3(Port C)以及 Pin 4(Port D)與 Pin 13(ground)作動時，馬達仍然是無法動作直到警示訊號全都清除(historical bit)，馬達才可恢復動作。

極限開關預設是有方向性的

當正極限作動時，馬達會中止往正極限方向轉動。當警示訊號(historical bit)被清除時(使用 ZS or Zr)，馬達將被允許朝向負極限方向前進。

當負極限作動時，馬達會中止往負極限方向轉動。當警示訊號(historical bit)被清除時(使用 ZS or ZI)，馬達將被允許朝向正極限方向前進。

取消極限開關

若是想要在不安裝極限開關的狀態下，讓馬達啟動。

取消正極限指令 **UCI**

取消赴極限指令 **UDI**

最後必須加上清除警示訊號的指令

取消正極限警示訊號 Zr 或是 ZS

取消正極限警示訊號 ZI 或是 ZS

恢復正極限開關 **UCP**

恢復負極限開關 **UDM**

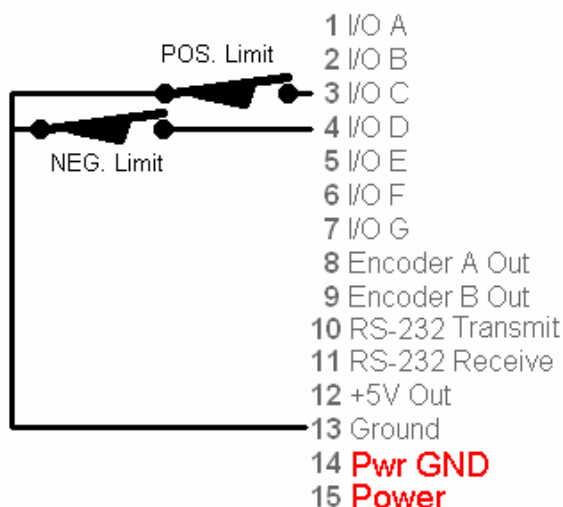
取消極限開關的範例：

UCI
UDI
ZS
END

Port	Pos/Neg	Plus/Minus	Left/Right	Status Bits		Command to	Command to	Command to
				Real Time	Historical	Clear Historical Bit	Disable Limit Input	Enable limit input
Port C	Positive	PLUS	RIGHT	Br	Bp	Zr, or ZS	UCI or UCO	UCP
Port D	Negative	MINUS	LEFT	Bl	Bm	ZI, or ZS	UDI or UDO	UDM

附註：當使用 UCO 或 UDO 取消正負極限時，請注意 Port C 或 Port D 會輸出 5VDC 或 0VDC

請使用 Normally-Closed 的極限開關
極限開關接線請參考右圖：



設定軟體極限範例：

SLD '取消軟體極限

SLP=20000 '設定正極限範圍

SLN=-500 '設定負極限範圍

SLE '啓用軟體極限

'軟體極限與硬體極限使用相同的警示訊號(Status Bits)

'請先取消軟體極限，設定範圍後再啓動

