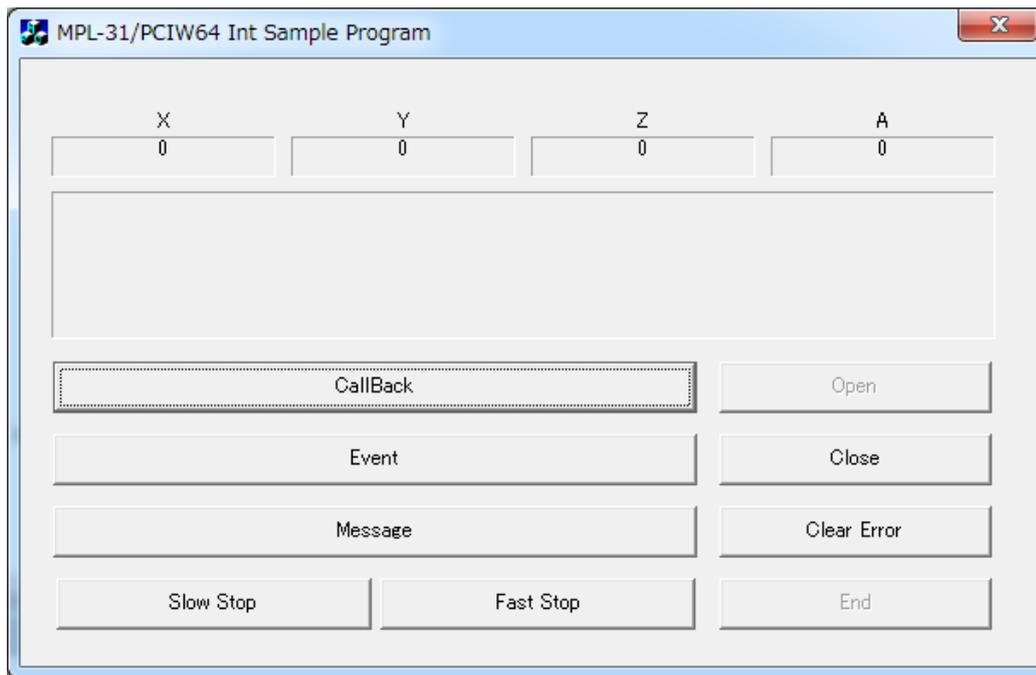


ボードのボード番号を0に設定します。



- | | | |
|----------------|-----|------------------|
| Openボタン | ... | デバイスをオープンします。 |
| Closeボタン | ... | デバイスをクローズします。 |
| Clear Errorボタン | ... | 動作エラークリアを行います。 |
| Endボタン | ... | サンプルプログラムを終了します。 |
| Slow Stopボタン | ... | DRIVEを減速停止します。 |
| Fast Stopボタン | ... | DRIVEを即時停止します。 |

CallBackボタン、Eventボタン、Messageボタン ... 下記の手順を実行します

- ① X-A (X1-A1) 軸の初期設定を行なう。
- ② X軸アドレスカウンタと下記の各COMPARE REGISTER値と一致する毎に、X軸ADRINTが出力される設定を行なう。
 X軸ADDRESS COUNTER COMPARE REGISTER1 : 10000
 X軸ADDRESS COUNTER COMPARE REGISTER2 : 20000
 X軸ADDRESS COUNTER COMPARE REGISTER3 : 30000
- ③ 割り込み設定関数にて【X軸ADRINT発生時→ X軸ADRINT関数実行】を設定する。
 X軸ADRINT関数概要
 X軸ADDRESS COUNTER COMPARE REGISTER1 一致時→ Y軸INC INDEX起動(移動量10000)
 X軸ADDRESS COUNTER COMPARE REGISTER2 一致時→ Z軸INC INDEX起動(移動量10000)
 X軸ADDRESS COUNTER COMPARE REGISTER3 一致時→ A軸INC INDEX起動(移動量10000)
- ④ 全軸に、各軸DRIVE END時に各軸RDYINTが出力される設定を行なう。
- ⑤ 全軸に、割り込み関数にて【各軸RDYINT発生時→ 各軸RDYINT関数実行】を設定する。
 各軸RDYINT関数概要
 各軸DRIVE終了フラグをON
- ⑥ X軸ABS INDEX DRIVE起動(目的アドレス50000)
- ⑦ 全軸のDRIVE終了フラグがONになるまで待機後、動作終了。

図. X軸ABS INDEX DRIVE起動後の全軸の流れ

