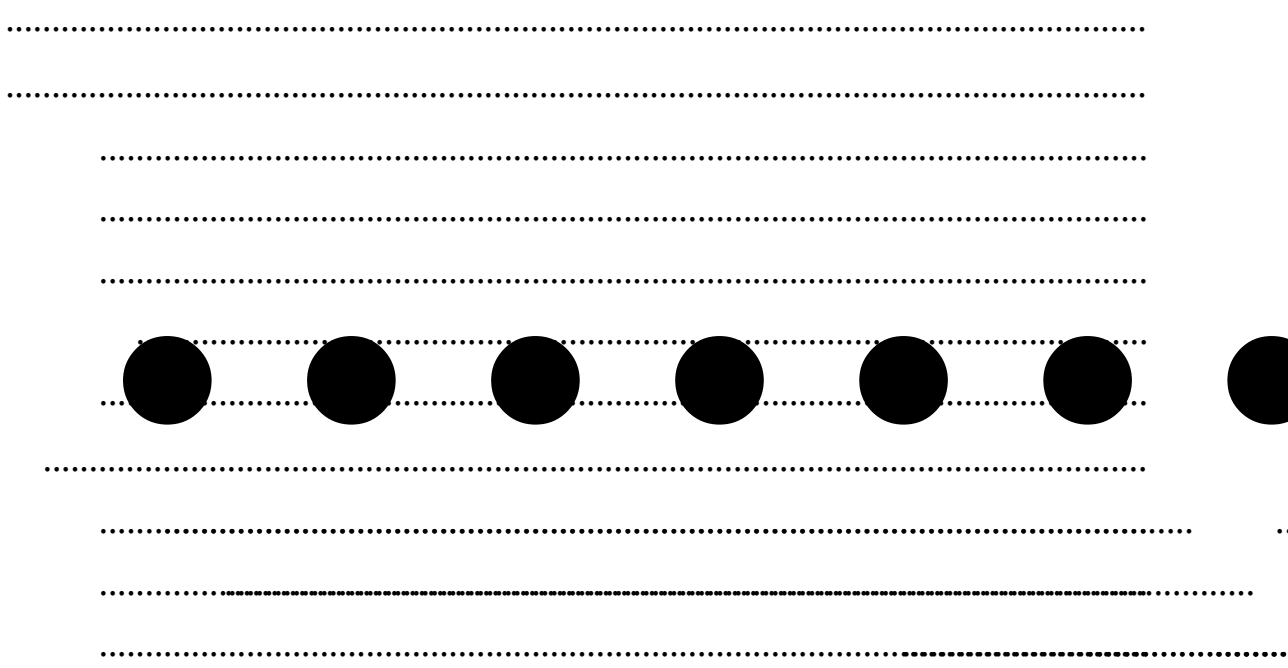
Npmbsar Glqrpsargml K_ls_j

[redacted]



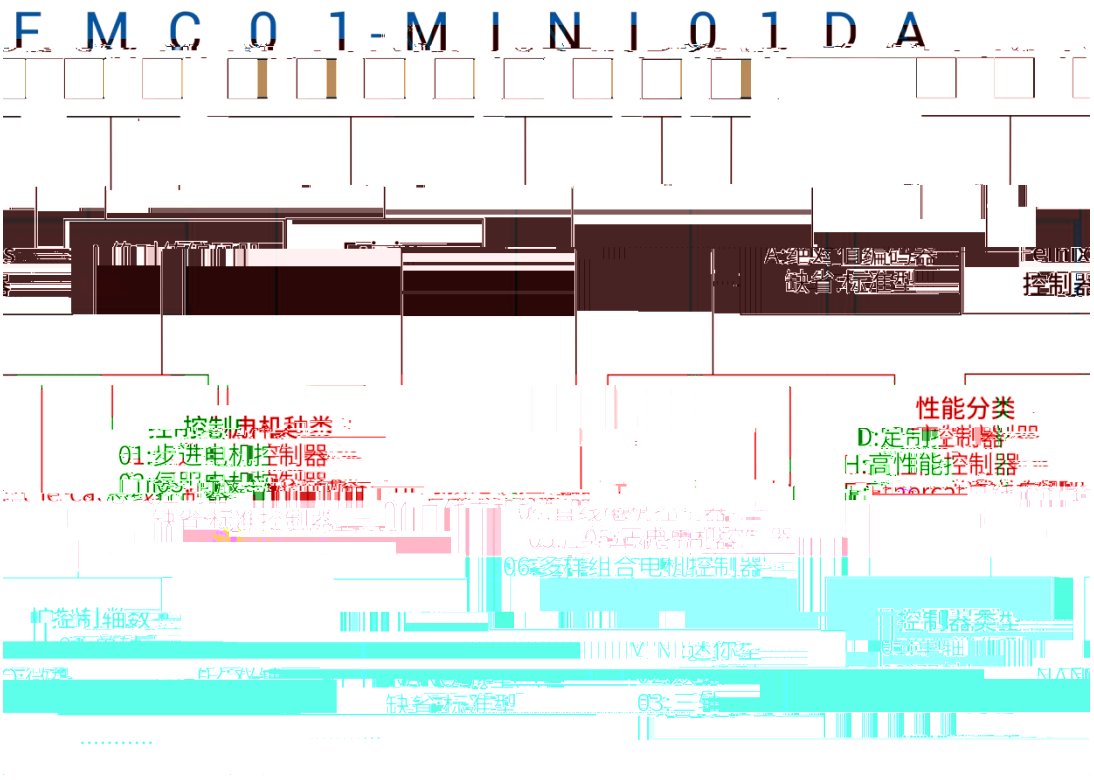


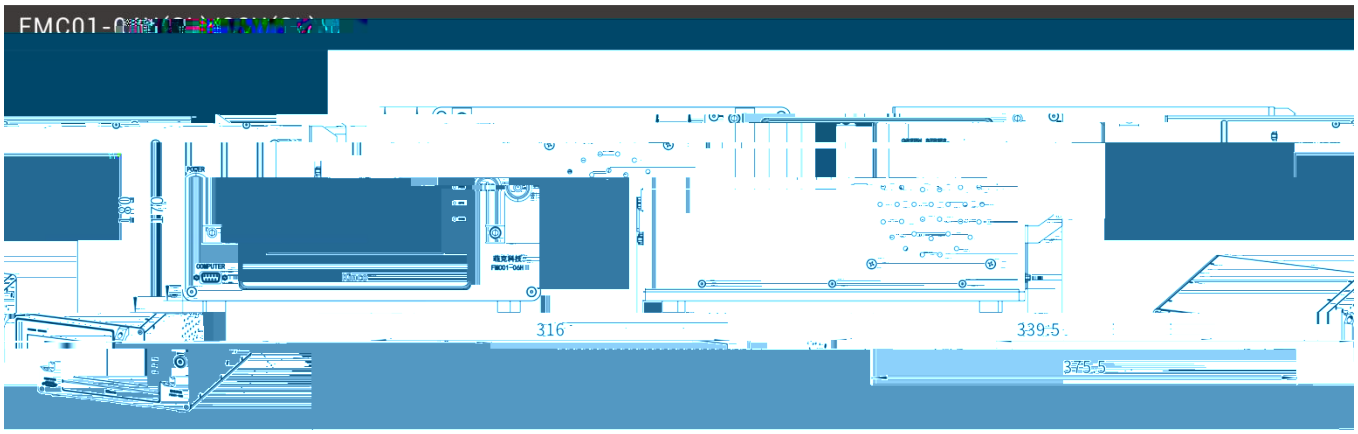




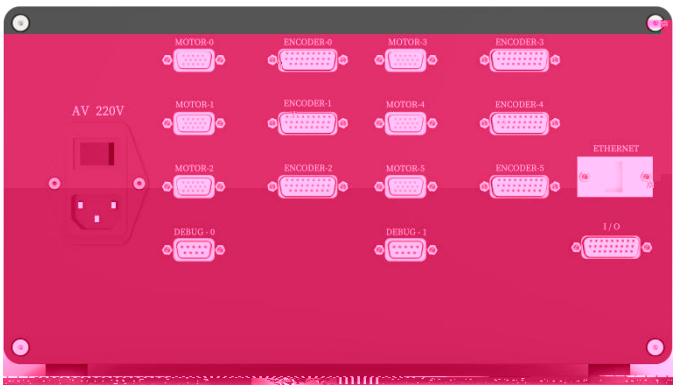


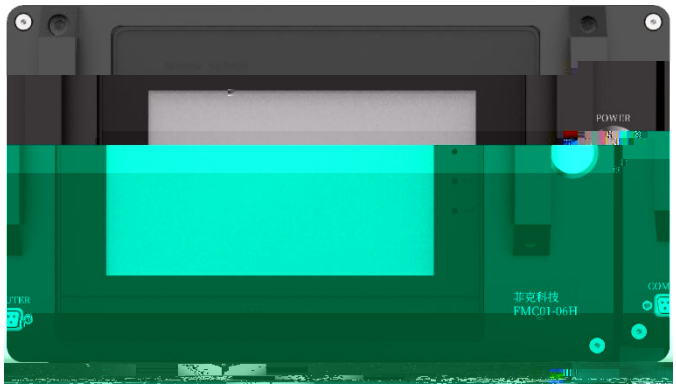



F M C 0 1 - M I N I 0 1 D A
性能分类
D:定制控制器
H:高性能控制器
01:步进电机控制器
06:多轴组合电机控制器
03:三轴

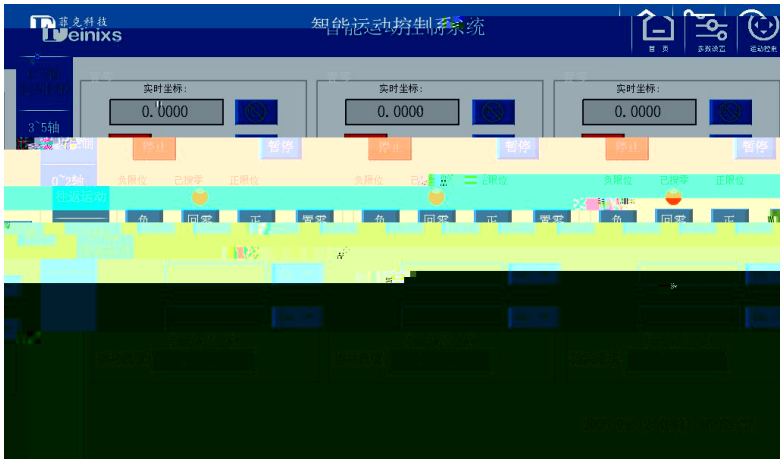

316
339.5
375.5

DKA./+F


MOTOR-0
ENCODER-0
MOTOR-3
ENCODER-3
AV 220V
MOTOR-1
ENCODER-1
MOTOR-4
ENCODER-4
ETHERNET
MOTOR-2
ENCODER-2
MOTOR-5
ENCODER-5
DEBUG-0
DEBUG-1
I/O

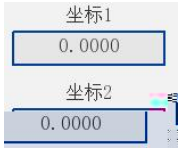
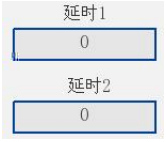
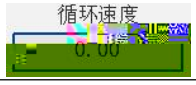
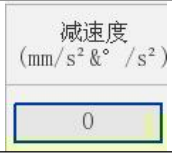

POWER
菲克科技
FMC01-06H


菲克科技
Feinixs
智能运动
控制系统
参数
设置


智能运动控制系统
实时坐标:
0.0000
实时坐标:
0.0000
实时坐标:
0.0000

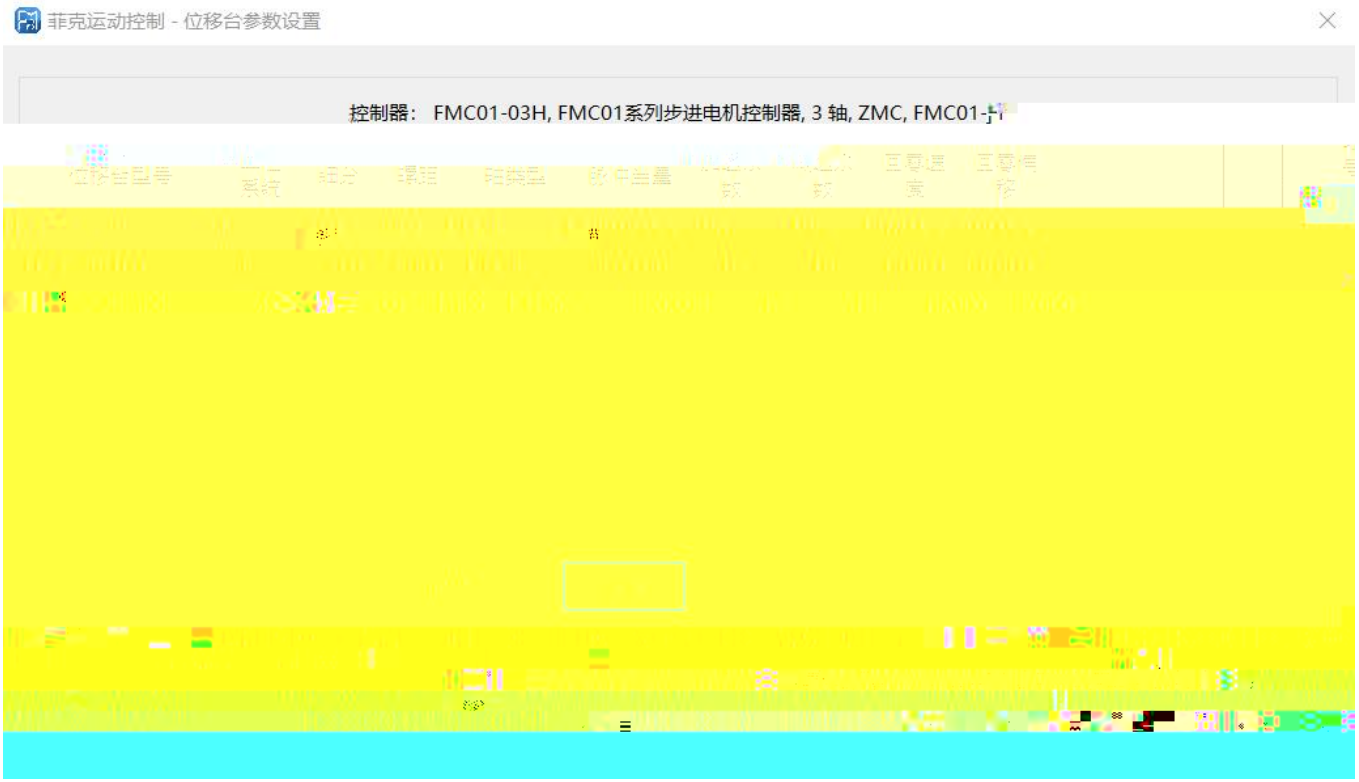

智能运动控制系统

负限位 运行中 正限位 已搜零 状态	
未使能 已使能	
清错	
停止	
回零	
实时坐标: 0.0000	
置零	
(mm/s,°/s) 运动速度 0.0000	
搜零	
设置	
运动 距离(mm/°) 相对距离 0.0000	
运动至 坐标(mm/°) 绝对位置 0.0000	
Go	
正 负	

0~2轴 3~5轴 往返运动	
	
	
	
坐标1 0.0000 坐标2 0.0000	
循环次数 0	
延时1 0 延时2 0	
已完成次数 0	
循环速度 0.00	
开 始	
停 止	
加速度 (mm/s²&°/s²) 0	
减速度 (mm/s²&°/s²) 0	
保存	


FMotion.deps.json 2022-11-14 7:27 JSON File 7 KB
FMotion.dll 2022-11-14 7:27 应用程序扩展 912 KB
FMotion.exe 2022-11-14 7:27 应用程序 410 KB
FMotion.pdb 2022-11-14 7:27 Program Debug ... 37 KB


菲克运动控制 - 控制器选择 - v1.6.1227.1
全新配置
控制器型号
FMC01-03H
轴数:
3
控制器类型
NANO
MINI04
ZMC
上一次的配置
轴 1: FMS120-100
FMS120-300
退出
确定

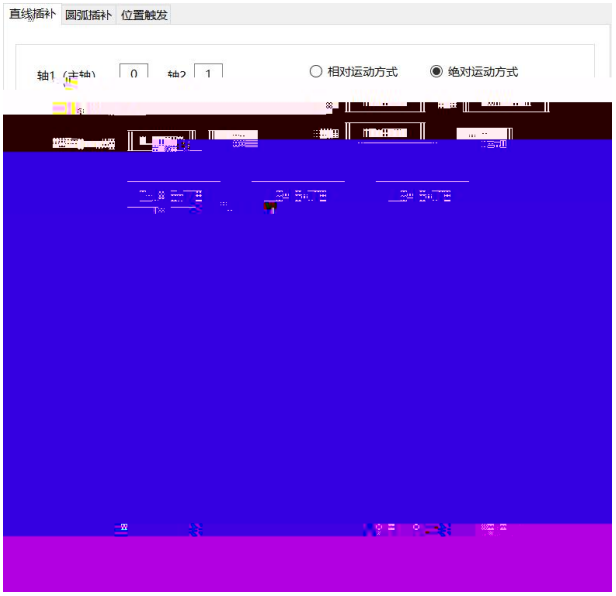

菲克运动控制 - 位移台参数设置
控制器： FMC01-03H, FMC01系列步进电机控制器, 3 轴, ZMC, FMC01-


轴（0）
0.0000
正限位
负限位
运转中
已搜零

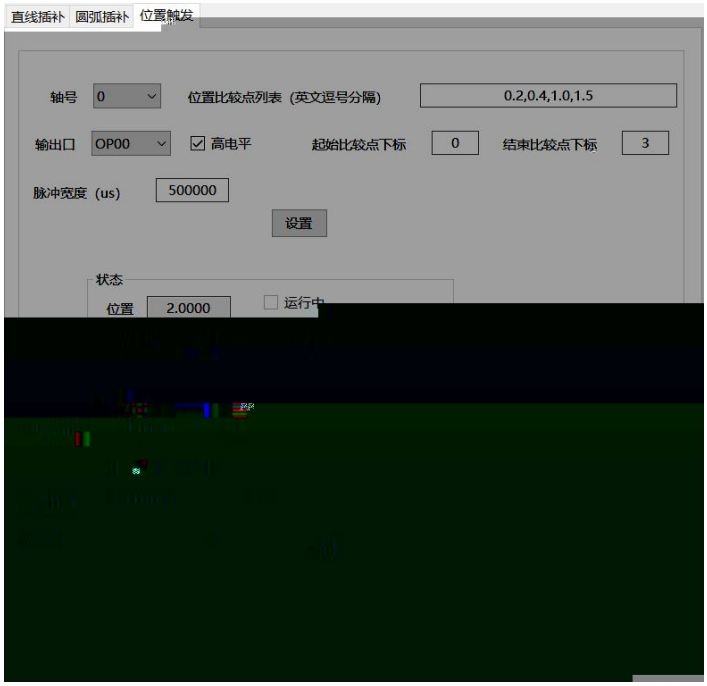
STEP

D . /+ '

)


直线插补
圆弧插补
位置触发
相对运动方式
绝对运动方式




直线插补
圆弧插补
位置触发
轴号
0
位置比较点列表（英文逗号分隔）
0.2,0.4,1.0,1.5
输出口
OP00
高电平
起始比较点下标
0
结束比较点下标
3
脉冲宽度（us）
500000
设置
状态
位置
2.0000
运行中



