



RS-232/USB 変換



デジチェーン接続・最高 254 台迄可



AC アダプター電源

制御ソフトに関して: **Zaber コンソール**は無料でダウンロードできるソフトで、コマンドはASCII及びBinaryコード制御の選択できます。**Zaber コンソール**で簡単なプログラミングができます。

指令名	コマンド番号#	コマンドデータ	コマンドタイプ	応答データ
Reset {リセット}	0	無視	コマンド	無し
Home {原点復帰}	1	無視	コマンド	最終位置 {この場合0}
Renumber* {番号更新}	2	無視	コマンド	装置 Id
Move Tracking (動作追尾)	8	適応無し	応答	追尾位置
Limit Active {リミット可動}	9	適応無し	応答	最終位置
Manual Move Tracking (手動動作追尾)	10	適応無し	応答	追尾位置
Store Current Position* {現在位置保存}	16	アドレス	コマンド	アドレス
Return Stored Position (保存位置へ帰還)	17	アドレス	コマンド	保存位置
Move To Stored Position (保存位置へ移動)	18	アドレス	コマンド	最終位置
Move Absolute {アブソリュート動作}	20	アブソリュート位置	コマンド	最終位置
Move Relative (相対位置動作)	21	相対位置	コマンド	最終位置
Move At Constant Speed {定速動作}	22	速度	コマンド	速度
Stop {停止}	23	無視	コマンド	最終位置
Read Or Write Memory* (メモリー読み・書き)	35	データ	コマンド	データ
Restore Settings* (設定値の修復)	36	周辺機器	コマンド	周辺機器 Id
Set Microstep Resolution* (マイクロステップ分解能設定)	37	マイクロステップ	設定	マイクロステップ
Set Running Current* (駆動電流値設定)	38	電流値	設定	設定値
Set Hold Current* (電流保持設定)	39	電流値	設定	設定値

指令名	コマンド番号#	コマンドデータ	コマンドタイプ	応答データ
Set Device Mode* (装置モード設定)	40	モード	設定	モード
Set Target Speed* (目標速度設定)	42	速度	設定	速度
Set Acceleration* (加速度設定)	43	加速度	設定	加速度
Set Maximum Range* (最大稼働範囲設定)	44	範囲	設定	範囲
Set Current Position (現在位置設定)	45	新規位置	設定	新規位置
Set Maximum Relative Move* (最大相対動作範囲設定)	46	範囲	設定	範囲
Set Home Offset* (原点復帰オフセット)	47	オフセット	設定	オフセット
Set Alias Number* (エイリアス {別名} 番号設定) ?	48	エイリアス {別名} 番号	設定	エイリアス {別名} 番号
Set Lock State* (ロック状態設定)	49	ロック状態	コマンド	ロック状態
Return Device Id (装置 ID 回答)	50	無視	読出専用設定	装置 ID
Return Firmware Version {ファームウェアバージョン回答}	51	無視	読出専用設定	バージョン
Return Power Supply Voltage (電源電圧回答)	52	無視	読出専用設定	電圧値
Return Setting {設定回答}	53	設定番号	コマンド	設定値
Return Status {状態回答}	54	無視	読出専用設定	状態
Echo Data (エコーデータ)	55	データ	コマンド	データ
Return Current Position (現在位置回答)	60	無視	読出専用設定	位置
Error {エラー}	255	適応無し	回答	エラーコード