

■ 點位置－主頁



1 基本狀態例

顯示目前系統基本狀態，由左至右依序為軟體名稱、產品名稱、COM、SW_ID、Firmware版本、軟體版本、連線狀態。

2 型號及控制器狀態

顯示目前控制器連線接電缸缸的型號，及目前控制器的使用狀態。

3 工具列

本區域提供基本的系統功能；新增連線、新增資料、開啟檔案、儲存、複製、貼上、點讀取、參數讀取、點回寫、參數回寫、全部回寫、單位轉換、連線中止、Language等。

4 功能頁面選擇

本區為選擇主要設定區；點位置、監測、參數等。

5 輸出監控區

主要顯示控制器目前的輸出接點及錯誤狀態。

6 自動運轉

執行已選定的點位置作動。

手動運轉

執行已選定的點位置及速度，適合教點時確認用。

執行點位

顯示目前執行的點位置。

7 手動操作模式

執行INCHING或JOG移動。

8 目前位置

顯示目前滑座的所在位置。

模擬顯示

模擬目前連接電動缸的動作。

9 伺服/原點操作

控制伺服(ON/OFF)、原點復歸、減速停止及警報重置。

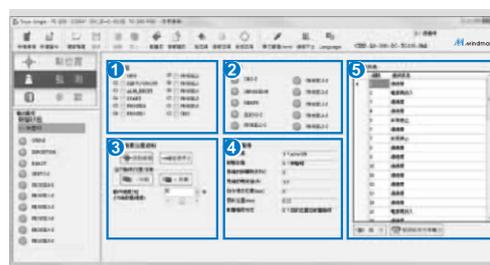
10 點位設定表單

設定點位的移動模式、速度、扭力、等待時間、下一步序。

運行環境

規格	O/S
OS	Microsoft Windows 2000/XP/Vista/7/8.1
CPU	使用的 O/S 所推薦的環境以上
記憶體	使用的 O/S 所推薦的環境以上
硬碟空間	20MB 以上可驅動的空間
通訊埠	RS485, USB
使用控制器	TC100

■ 監測頁



1 輸入監控

對所有輸入信號做監看及強制輸出。

2 輸入監控

對所有輸出信號做監看，但無法強制輸出。

3 位置/推壓位置控制

扭力極限移動控制。

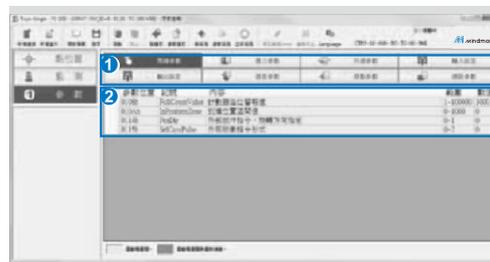
4 馬達狀態監看

監看馬達目前狀態；如電流、轉速、目前位置、報警狀態…等。

5 錯誤訊息列表

顯示已發生過的警報訊息最後50筆，最近一筆在最上方。

■ 參數頁



1 參數列表

- 馬達參數
- 推力參數
- 共通參數
- 輸入設定
- 輸出設定
- 速度參數
- 原點參數
- 通訊參數

2 參數內容

內容包含參數名稱、說明及設定值。