

**DIRETO**

**AO**

**PONTO**

**USANDO A OPERAÇÃO JOG  
DO DRIVE MR-E**

**No. 01/2014**

**rev. 0**

**Revisões**

Data da Revisão	Nome do Arquivo	Revisão
<u>Jan</u> /2014	DAP-SV-02 – 1401_JOG	Primeira edição

## 1. OBJETIVO

O objetivo deste documento é fornecer orientação necessária para realizar a operação JOG a partir do driver MR-E.

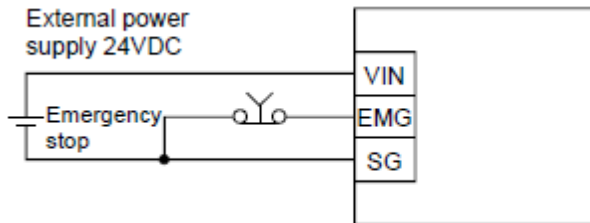
## 2. CONCEITO

A partir dos botões do painel do driver MR-E realizar a operação de JOG no servo-motor conectado.

Para isso é necessário realizar a alimentação pelo menos do botão de emergência.

## 3. PREPARANDO O BOTÃO DE EMERGÊNCIA

A conexão do botão de emergência deve seguir a seguinte configuração:



Os pinos são referentes ao conector CN1, onde VIN é o pino 1, EMG é o pino 8 e SG é o pino 13, como mostra a tabela a seguir

Connector	Pin No.	(Note1) I/O	(Note2) I/O Signals in control modes			Related parameter
			P	P/S	S	
CN1	1		VIN	VIN	VIN	
	2		OPC	OPC		
	3	I	RES	RES/ST1	ST1	No.43 to 48
	4	I	SON	SON	SON	No.43 to 48
	5	I	CR	LOP	ST2	No.43 to 48
	6	I	LSP	LSP	LSP	No.43 • 48
	7	I	LSN	LSN	LSN	No.43 • 48
	8	I	EMG	EMG	EMG	
	9	O	ALM	ALM	ALM	No.49
	10	O	INP	INP/SA	SA	No.49
	11	O	RD	RD	RD	No.49
	12	O	ZSP	ZSP	ZSP	No.1, 49
	13		SG	SG	SG	
	14		LG	LG	LG	
	15	O	LA	LA	LA	
	16	O	LAR	LAR	LAR	
	17	O	LB	LB	LB	
	18	O	LBR	LBR	LBR	
	19	O	LZ	LZ	LZ	
	20	O	LZR	LZR	LZR	
	21	O	OP	OP	OP	
	22	I	PG	PG/—		
	23	I	PP	PP/—		
	24	I	NG	NG/—		
	25	I	NP	NP/—		
	26					

Note: 1. I : Input signal, O: Output signal

2. P : Position control mode, S: Internal speed control mode, P/S: Position/internal speed control change mode.

#### 4. OPERAÇÃO

A partir do menu inicial pressione o botão MODE para selecionar a opção TEST1, conforme figura abaixo, pressione e segure o botão SET até a tela mudar para **d-01**, pressione os botões UP e DOWN para realizar o movimento em JOG a partir do driver. Quando terminado pressione e segure o botão SET para voltar ao menu anterior.

