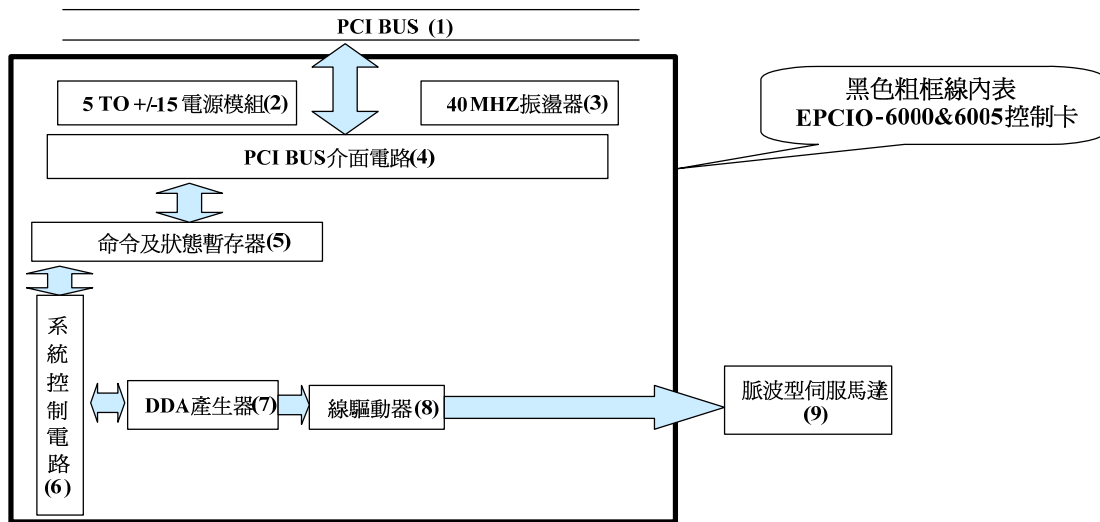


六軸脈波(PULSE)輸出控制流程：

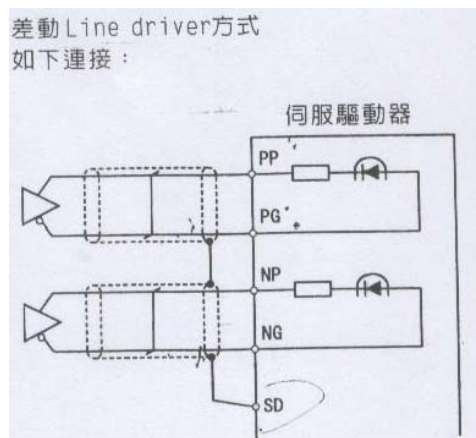


圖一

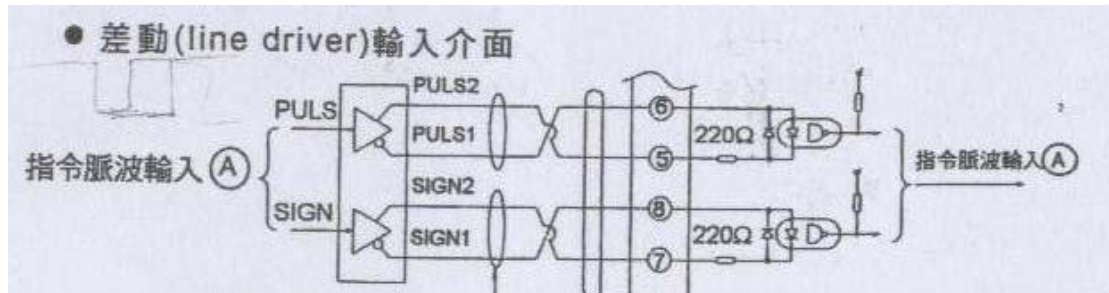
參考系統方塊圖（圖一所示），PC 端藉由驅動程式或 MCCL 下達定位指令，並經由 **PCI BUS(1)** 傳至軸卡上之 **PCI BUS 介面電路(4)**，此時經由 **命令及狀態暫存器(5)** 及 **系統控制電路(6)** 解譯指令並驅動內部之 **DDA 產生器(7)** 均勻送出脈波 (PULSE)(可選擇為 A/B PHASE, CW/CCW 及 PULSE/DIRECTION 等三種格式)，脈波再經由 **線驅動器(8)** (MC3487) 以 DIFFERENTIAL 訊號型式送至外界馬達驅動器以驅動 **脈波介面伺服馬達(9)**。

建議連接方式：

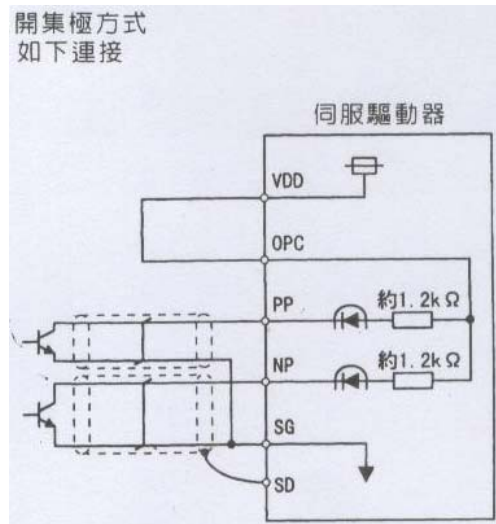
由於脈波是經由線驅動器 (MC3487) 以 DIFFERENTIAL 訊號型式送至外界馬達驅動器，所以驅動器必須以差動 LINE DRIVER 輸入介面方式作接收(例：MITSUBISHI、Panasonic 如圖二、圖三所示)，若以開集極介面方式接收的話(例：MITSUBISHI、Panasonic 如圖四、圖五所示)，則有可能會導致運動控制軸卡上的線驅動器 (MC3487) 功能異常。



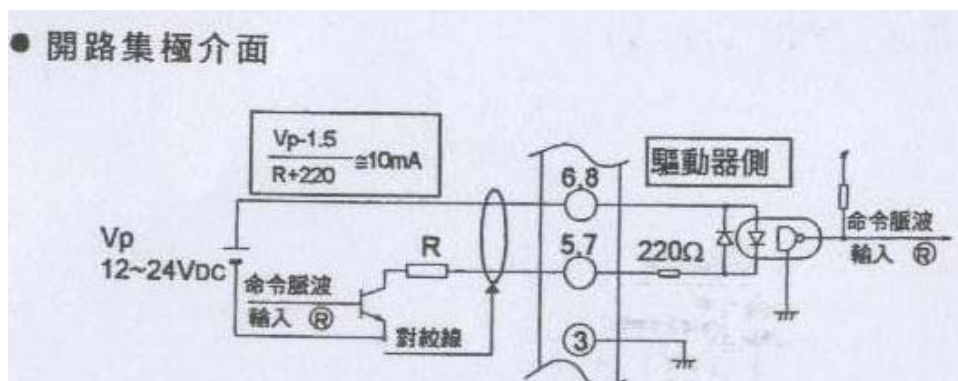
MITSUBISHI 驅動器 (LINE DRIVER 輸入介面方式) 圖二



Panasonic 驅動器 (LINE DRIVER 輸入介面方式) 圖三



MITSUBISHI 驅動器 (開級極方式) 圖四



Panasonic 驅動器 (開級極方式) 圖五