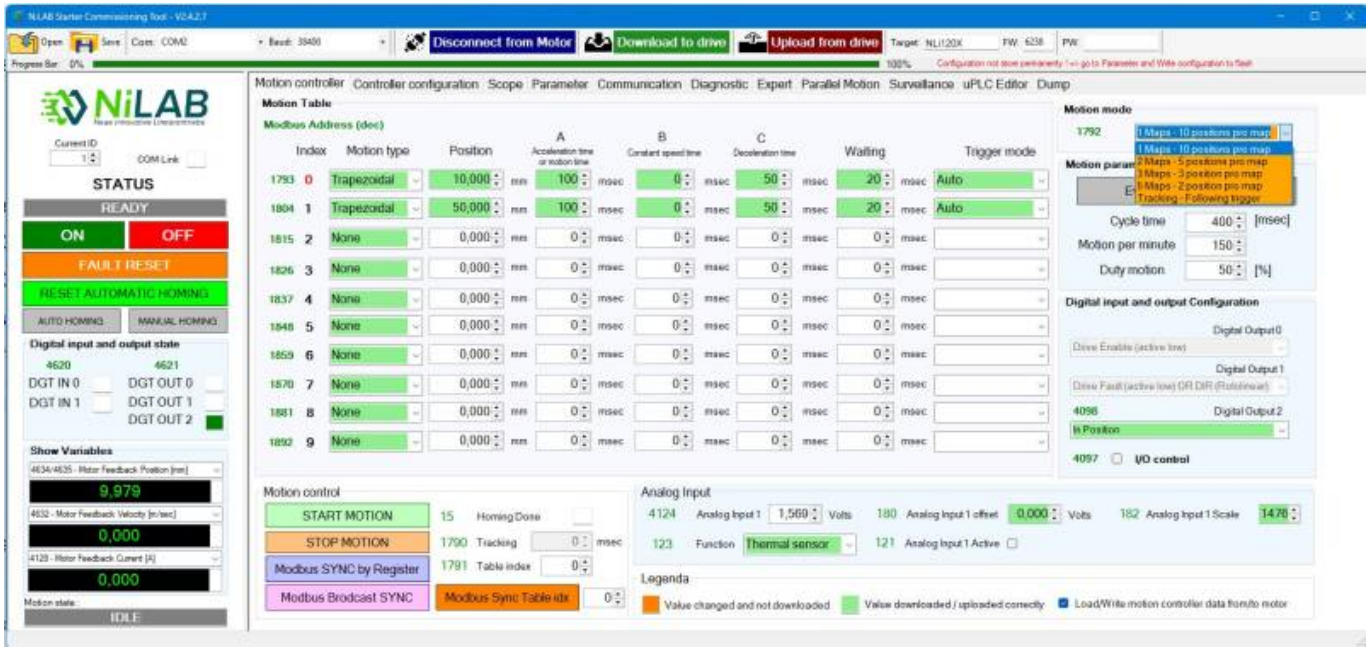
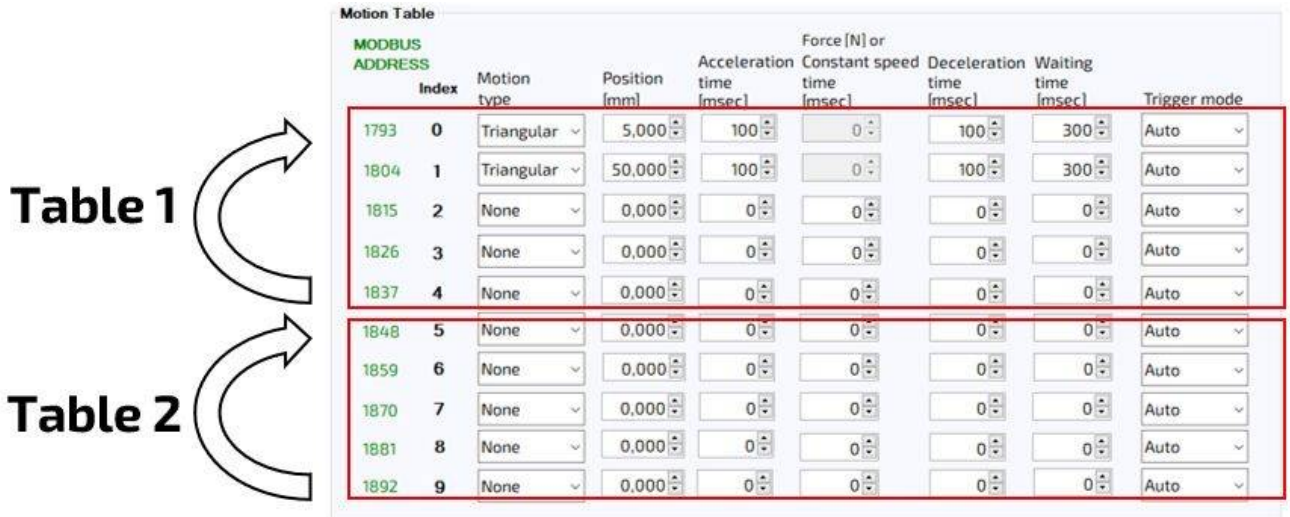
Modalità di movimento

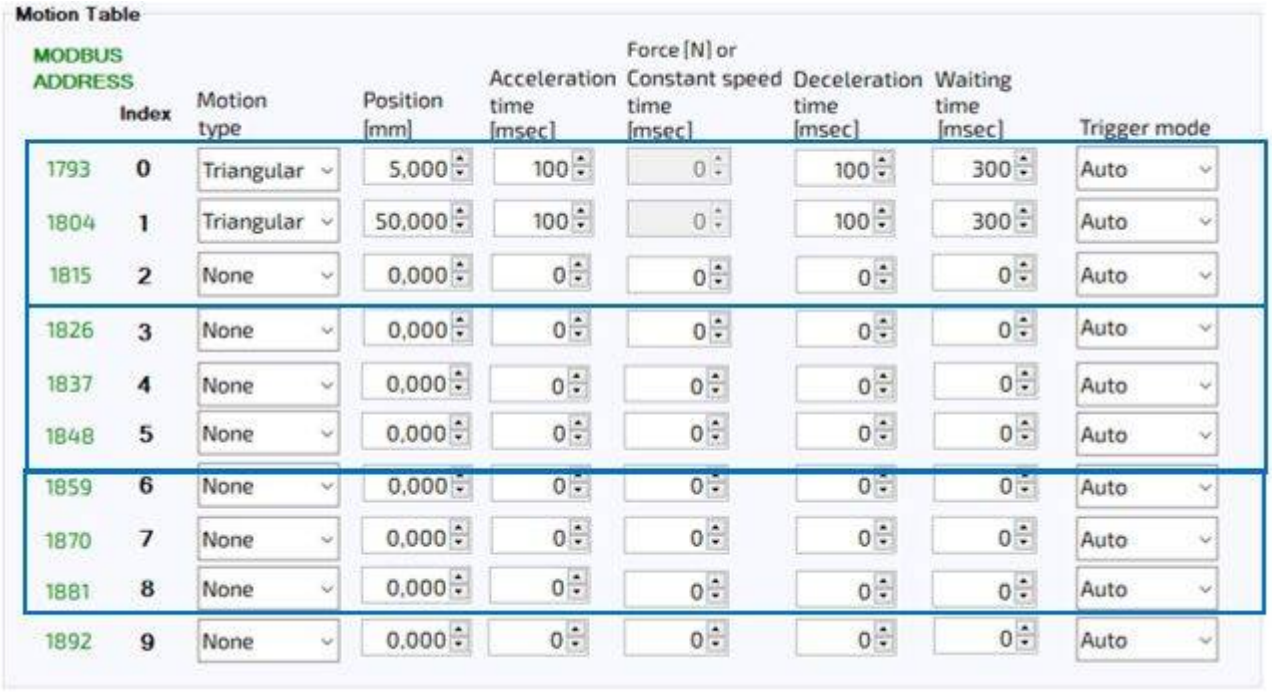
5 diverse modalità di movimento sono configurabili nella finestra motion controller. L'ultima opzione TRacking - Following trigger è documentata qui:https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=nilab_starter:tracking_time|



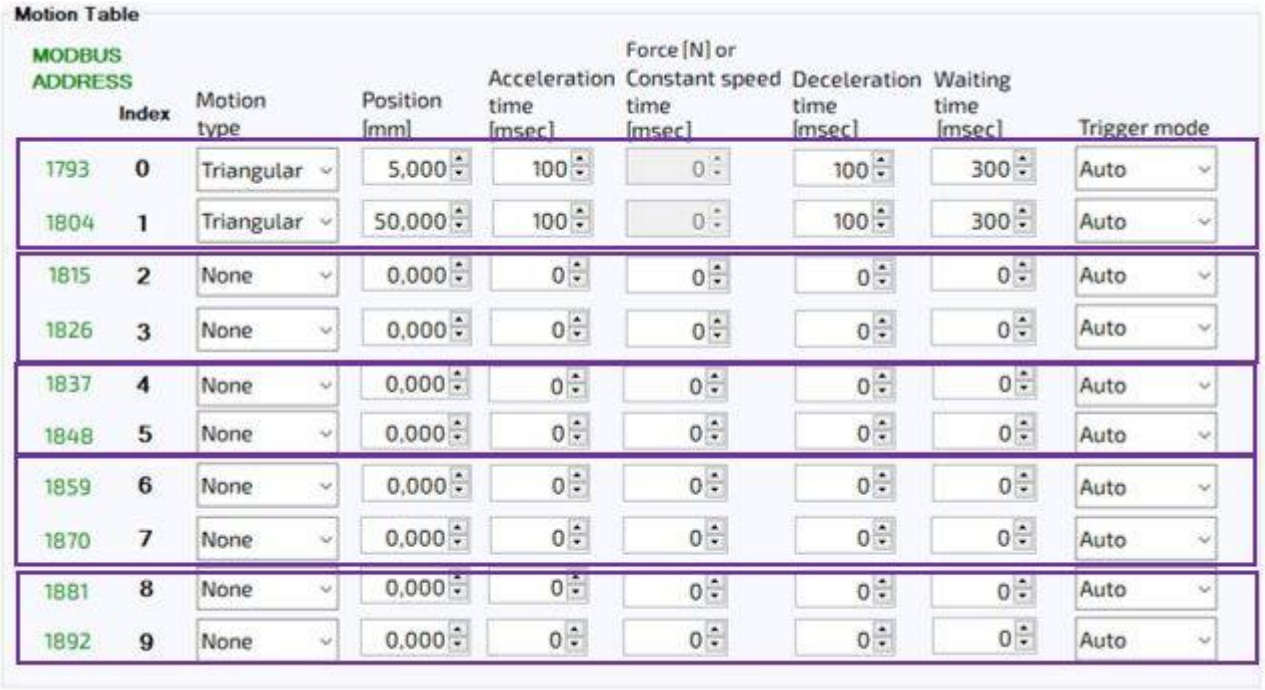
L'Ingresso digitale 1 è usato per selezionare l'indice della tabella quando il motore è disabilitato (Ingresso digitale 0 basso). Dentro la tabella la sequenza è un loop chiuso tra la prima e l'ultima riga della tabella. Nell'esempio sotto, abbiamo due modalità tabella. La prima tabella è eseguita dalla riga 0 a 4 in un loop chiuso e la seconda tabella è eseguita dalla riga 5 a 9. Per passare tra le due tabelle, l'ingresso 0 deve essere basso e l'ingresso 1 deve rilevare un fronte di salita.



Abbiamo 4 combinazioni possibili:
a. Default con 1 Map e 10 posizioni/map
b. 2 Maps con 5 posizioni/map
c. 3 Maps con 3 posizioni/map



d. 5 Maps con 2 posizioni/map



From:
https://www.nilab.at/dokuwiki/ - **NiLAB GmbH Knowledgebase**

Permanent link:
https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=it:nilab_starter:motion_modes

Last update: **2026/09/12 00:06**