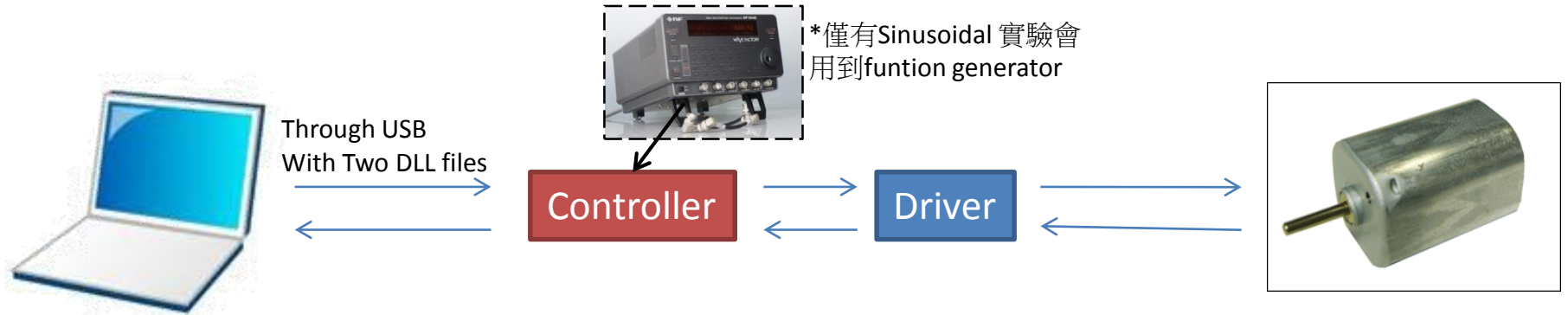


馬達軟體控制概觀



SS3的馬達控制皆是以Arcus提供Labview範本為基礎 (而此範本則以兩個DLL檔PerformaxCom.dll 與SiUSBXp.dll為核心)，寫Labview程式透過USB控制控制器(Controller)，控制器則會驅使馬達運動

- 測試： Arcus有現成的GUI可用來測試馬達大部分的指令與功能，也可以做簡易的程式化控制。推薦在故障排除或是只有簡單測試馬達運轉時使用。GUI可在[Arcus網站下載安裝](#)。GUI的使用可參考Arcus的使用手冊P.19-30(章節名稱: Windows GUI)，有非常詳盡的說明。

Labview範例與兩個DLL檔與也可在GUI的安裝資料夾中找到：

Labview範例 PerformaxLV_v103.llb：

...\Drivers, Libraries, Source\Sample Source Code\USB - Performax\USB Terminal Labview - 103 - LV version 8.5\

DLL檔案PerformaxCom.dll 與SiUSBXp.dll：

...\Drivers, Library, Sourve\PerformMax USB v1.30\

- 用Labview透過USB控制馬達：

LabVIEW透過USB命令控制器的核心關鍵是兩個Arcus提供的動態DLL檔案PerformaxCom.dll 與SiUSBXp.dll。透過這兩個dll檔，Labview可以直接輸出Ascii碼，並透過USB命令控制器。

- Sinusoidal的外部訊號：Sinusoidal實驗的馬達控制是所有實驗中唯一會用到由Function Generator產生的外部電壓訊號外，在B1-2-2，會有更仔細的說明。

類似資訊也可見於Lab的Doku wiki: <http://192.168.2.18/dokuwiki/doku.php?id=tutorial:motor:smmc>