Примеры команд:

**Переключение между режимом работы серво/мотор.**

1. Для режима серво записать HoldReg 85 значение 0. Для управления следует задать в HoldReg 94 угол поворота (0-4095).

2. Для режима мотор записать HoldReg 85 значение 3 Для управления следует задать в HoldReg 94 кол-во шагов. Следует иметь ввиду, что значение шагов ограничивает данными регистров HoldRegs 67, 68.

3. Регистром HoldReg 96 можно менять скорость вращения

**Проверить статус сервопривода «Online»**

1. В регистре DiscreteIn 64 сохраняется результат операции Ping

**Многооборотный режим вращения**

1. Следует задать регистры HoldRegs 67, 68 в 0.

2. В регистр HoldRegs 94 записывать значения в диапазоне -32766 — 32766

**Привязать концевики в приводу**

1. В регистрах HoldRegs 98-101 следует выбрать номера концевиков (1-50), которые следует привязать к приводу. Если задать значение 0, то привязки нет.

2. В регистры HoldRegs 98, 99 следует указывать концевики установленные на «левую» сторону вращения, т.е отрицательное значение TargetPos в режиме «мотор», и меньшее значение TargetPos в режиме «серво». В ином случае, реакция на срабатывание будет не корректная.

3. В регистры HoldRegs 100, 101 следует указывать концевики установленные на «правую» сторону вращения, т.е положительное значение TargetPos в режиме «мотор», и большее значение TargetPos в режиме «серво». В ином случае, реакция на срабатывание будет не корректная.

2. В регистрах HoldRegs 102-105 следует задать реакцию привода на срабатывание соответсвующих концевиков, указанных в регистрах HoldRegs 98-101. 0 — нет реакции, 1 — остановка, 2 — замедление с параметрами

3. Параметры замедления указываются в HoldRegs 106: ускорение замедления, 107: целевая скорость.

4. Статусы концевиков отображаются в регистрах DiscreteIns 0-49