

# Ansteuerung des intelligenten Schrittmotorinterfaces iSMIF ASCII – Steuerbefehle

Reset durchführen		
Befehl: @R<CR>	Quittierung: <CR>	
Version abfragen		
Befehl: @V<CR>	Quittierung: @V SMC-ISMIF 2.05<CR>	
Status abfragen (siehe Handbuch S. 12/13)		
Befehl: @X<CR>	Quittierung: Xaaaaa<CR>	
Achsenposition abfragen (X,Y,Z]		
Befehl: @La<CR>	Quittierung: Labbbb<CR>	Bsp.: LX<CR> → LX1234<CR>
Ansteuersignale einstellen (0=PBL 1=Takt- und Richtungssignal)		
Befehl: Ta<CR>	Quittierung: <CR>	
Halb- Vollschrittbetrieb einstellen (0=Halbschrittmodus 1=Vollschrittmodus)		
Befehl: Fa<CR>	Quittierung: <CR>	
Z-Achse einstellen (1=3-Achssystem 2=Plotterbetrieb)		
Befehl: Za<CR>	Quittierung: <CR>	
Startgeschwindigkeit einstellen		
Befehl: #Saaaa<CR>	Quittierung: <CR>	
Endgeschwindigkeit einstellen		
Befehl: #Ea,bbbb<CR>	Quittierung: <CR>	Bsp.: L1,800<CR>
Rampenlänge einstellen		
Befehl: #Raaaa<CR>	Quittierung: <CR>	
Referenzrichtung und -geschwindigkeit einstellen		
Befehl: #Da,b,g1,g2,g3<CR>	Quittierung: <CR>	
Offset nach Referenzfahrt einstellen		
Befehl: #Oa,bbbb<CR>	Quittierung: <CR>	
Referenzfahrt ausführen		
Befehl: \$Habc<CR>	Quittierung: <CR>	Bsp.: \$HZXY<CR>
Vektorfahrt ausführen		
Befehl: Lg,abbbbbb[,abbbbbb]<CR>	Quittierung: <CR>	Bsp.: L1,X200,Y500<CR>
Achsen anhalten		
Befehl: @B<CR>	Quittierung: <CR>	
Achsen sofort stoppen		
Befehl: @S<CR>	Quittierung: <CR>	
Pause setzen		
Befehl: @A<CR>	Quittierung: <CR>	
Pause beenden		
Befehl: @C<CR>	Quittierung: <CR>	
Signal setzen (1=setzen 0=löschen)		
Befehl: Ab<CR>	Quittierung: <CR>	Bsp.: A1<CR>
Wartezeit einfügen		
Befehl: Waaaa<CR>	Quittierung: <CR>	Bsp.: W250<CR>