

Schrittmotor-Steuerkarte SMC800/SMC1500

Um die Schrittmotor-Steuerkarte SMC800/SMC1500 mit PBL-Signalen zu betreiben, müssen die Motortabellen MOTTAB und STANDBY (definiert in der Funktion Vecout), wie nachfolgend beschrieben, aufgebaut werden.

Tabellen für Halbschritt:

MOTTAB: ARRAY[0..7] of Byte = (\$27,\$2D,\$1C,\$0D,\$03,\$09,\$38,\$29);
STANDBY: ARRAY[0..7] of Byte = (\$37,\$36,\$1E,\$16,\$13,\$12,\$3A,\$32);

Tabellen für Vollschritt:

MOTTAB: ARRAY[0..7] of Byte = (\$24,\$20,\$00,\$04);
STANDBY: ARRAY[0..7] of Byte = (\$36,\$32,\$12,\$16);

Da die Tabellen im Vollschrittbetrieb nur noch 4 Datenelemente aufweisen, muß sichergestellt werden, daß der Zugriff auf die Tabellen nur noch auf die bestehenden Elemente erfolgt. Dazu sind die Funktion Vecout die Variablen MPtrX, MptrY und MPtrZ zu überprüfen und deren Inhalte zu ändern:

z.B.: im Halbschrittmodus:
if (MPtrX > 7) then (analog MPtrY, MPtrZ)
MPtrX = 0;

z.B.: im Vollschrittbetrieb:
if (MPtrX > 3) then (analog MPtrY, MPtrZ)
MPtrX = 0;