

## INPUT

WORD (16 bit)	DESCRIZIONE
0	Actual position
1	Target position
2	Motor speed
3	Status
4	ReservedForFutureUse (mirror output)

## OUTPUT

WORD (16 bit)	DESCRIZIONE
0	Target position
1	Motor speed
2	Control
3	reservedForFutureUse

## Ctrl word Servo PROFINET e EthernetIP

BIT	DESCRIZIONE
0	Jog+
1	Jog-
2	New Set Point/Change set immediately

## Status word Servo PROFINET e EthernetIP

BIT	DESCRIZIONE
0	Jogging
1	Positioning
2	Target reached
3	quota attuale sotto quota minima
4	quota attuale sopra quota massima
5	quota target sotto quota minima
6	quota target sopra quota massima
7	ack set point
8	Thermal state warning
9	Drive error
10	Motor dir
11	Comunication Fault
12	Power state (1 OFF, 0 ON)

## QuickStart

Con Ctrl tutto a 0 il servo si ferma.

Per effettuare il jogging dal valore della Ctrl pari a 0 si può alzare il bit 0 o il bit 1 per selezionare la direzione di jogging. La velocità di target regola la velocità di spostamento. Il bit 0 della status word diventa 1. Per effettuare il posizionamento dal valore 0 della Ctrl si alza il bit 2 per far acquisire i valori attuali di target sia per la posizione che per la velocità. Il bit 1 della status word diventa 1. Quando il servo si trova a una distanza minore di "Error target-actual" dal target si alza il bit 2 della status word. Per dare un nuovo set point bisogna portare a 0 la control word e rialzare il bit 2.