

程式下載方式

```
往反運動程式
{
PN10=500; 速度500RPM
MA 10000; 移至10000的座標
DN; 確認上一步做完
PN10=1000; 速度設1000RPM
MA 0; 回到0的座標
DN; 確認上一步做完
JP L1 程式無條件到第一行
}
```

1 編輯好程式後，儲存在你想要的位置此範例放在桌面上

```
Pass ReadEMC
ResetEnc
MagAng=1511
PowerOn
Servo On
System standby

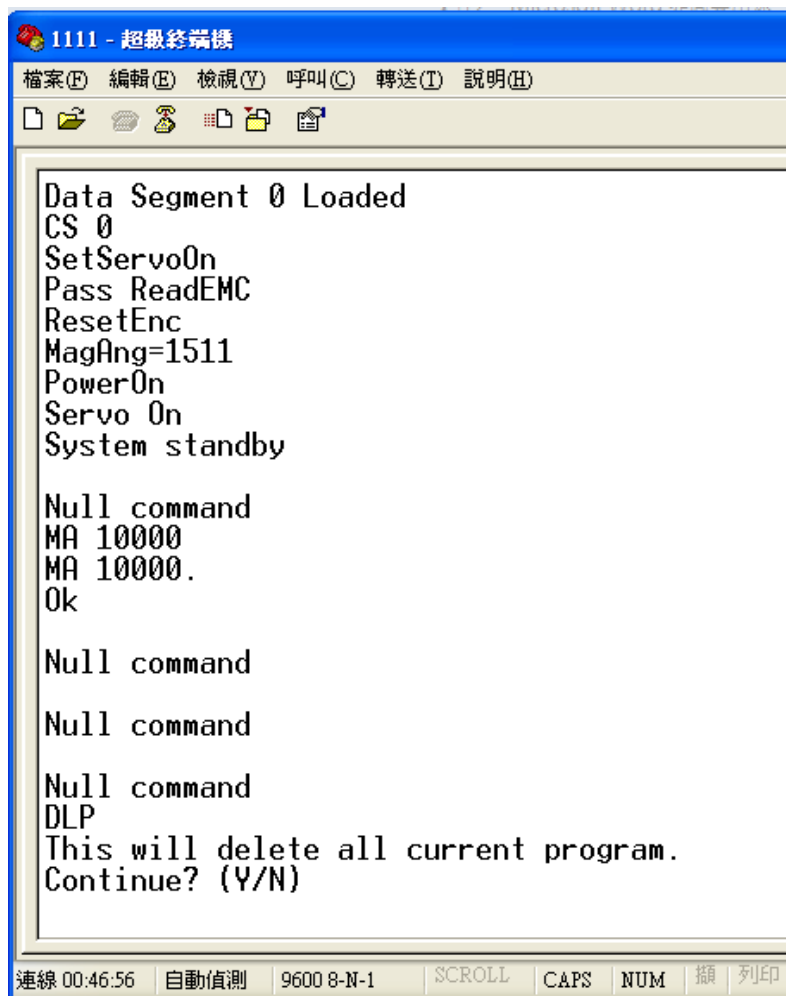
Null command
MA 10000
MA 10000.
Ok

Null command

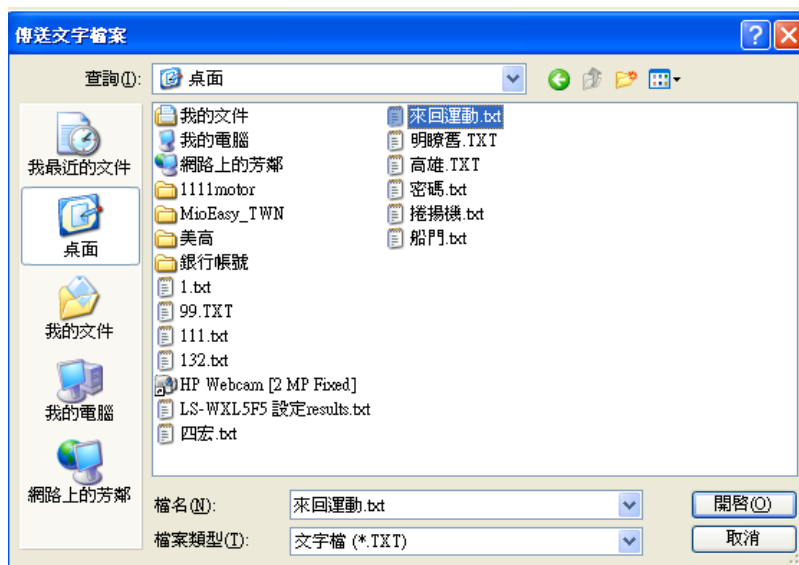
Null command

Null command
DLP
This will delete all current program.
Continue? (Y/N)
Y
Program deleting ...
Please download the program now.
```

2. 在終端機上按 DLP 《ENTER》



3. 在按 Y 《ENTER》，滑鼠到《轉送》《傳送文字檔案》



4. 選擇寫好的記事本按開啓

```
1111 - 超級終端機
檔案(F) 編輯(E) 檢視(V) 呼叫(C) 轉送(T) 說明(H)
Null command
Null command
Null command
DLP
This will delete all current program.
Continue? (Y/N)
Y
Program deleting ...
Please download the program now.
Line 6
e 7
Download Finished
Null command
PL
L1      @0          PN10=500
L2      @5          MA 10000.
L3      @11         DN
L4      @13         PN10=1000
L5      @18         MA 0.
L6      @24         DN
L7      @26         JP L1
-
```

連線 00:59:58 自動偵測 9600 8-N-1 SCROLL CAPS NUM 顯示

4. 下載後 key PL 《ENTER》 如果有程式出來即完成

Key G 《ENTER》 馬達就開始運動了