

### ASD-A2 SZERVÓVEZÉRLŐ MODBUS KOMMUNIKÁCIÓS BEÁLLÍTÁSA

Paraméter	Kód	Megnevezés	Érték
<b>P3-00</b>	<b>ADR</b>	Kommunikációs cím (Modbus és Can)	1-7F(Hexa)
<b>P3-01</b>	<b>BRT</b>	Kommunikációs sebesség X(RS232-485): A Kommunikációs sebesség paraméterrel a csatlakozási sebesség meghatározható a Modbus kommunikációhoz. Modbus X lépésértékekkel a csatlakozási sebesség megváltoztatható	X lépés
			0: 4800 bps
			1: 9600 bps
			2: 19200 bps
			3: 38400 bps
			4: 57600 bps
<b>P3-02</b>	<b>PTL</b>	Kommunikációs protokoll	0: 7, N, 2 (MODBUS, ASCII)
			1: 7, E, 1 (MODBUS, ASCII)
			2: 7, O,1 (MODBUS, ASCII)
			3: 8, N, 2 (MODBUS, ASCII)
			4: 8, E, 1 (MODBUS, ASCII)
			5: 8, O, 1 (MODBUS, ASCII)
<b>P3-03</b>	<b>FLT</b>	Kommunikációs hiba	0: A hibakód megjelenítése és a munka folytatása
			1: Mutassa meg a hibakódot, és állítsa le a működést a P5-03 paraméteren beállított rámpával.
<b>P3-04</b>	<b>CWD</b>	Kommunikációs időtúllépés	Ha nullán kívüli értéket ad meg, ez a funkció aktív. (Tartomány: 0 ~ 20 másodperc)
<b>P3-05</b>	<b>CMM</b>	Kommunikációs mód kiválasztása	0: RS-232 1: RS-485
<b>P3-06</b>	<b>SDI</b>	Digitális bemenet (DI) A forrás kiválasztása	0: Vezérlés külső bemenettel 1: Vezérlés kommunikáción keresztül a P4-07 paraméterrel
<b>P3-07</b>	<b>CDT</b>	Kommunikációs válasz késleltetési idő	A késleltetési idő kiválasztása, amelyet a szervohajtás ad a fővezérlőnek (tartomány: 0 ~ 1000 ms)

Megjegyzés: A szervó meghajtó digitális bemenetei a P4-07 paraméterrel történő kommunikáción keresztül vezérelhetők. A kommunikáción vagy a külső digitális bemenetknél a P3-06 paraméterrel kiváltandó jelek kiválasztása után a P4-07 paraméter bitjei a kommunikáción keresztül beállíthatók a bináris kódrendszer szerint, és a bemenetek kommunikáción keresztül válthatók ki.

A szervó elfogadja ezt a bemenetet 0-ként, még akkor is, ha a P3-06 paraméterben nem meghatározott kommunikációs vezérlést a P4-07 paraméter váltja ki.

Példa: A szervóhajtást DI3, DI2, DI5 és DI6 kommunikációra kell állítani, P3-06 = 33, ha más bemenetek fizikailag aktiválódnak. (0000 0000 0011 0011) 2 = (0033) 16 A P4-07 paraméter 0, 1, 4 és 5 bitjének beírásával ezek a bemenetek kommunikáción keresztül válthatók ki.

Input	-	-	EDI14	EDI13	EDI12	EDI11	EDI10	EDI9	DI8	DI7	DI6	DI5	DI4	DI3	DI2	DI1
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
P3-06	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	0	0	1	1
P4-07	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	1	1	1	1
Eredmény	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	1	1

P1-09 sebesség-forrás címe H112.

P1-12 forgatónyomaték-forrás címe H118.

H112 az 274 -> 400001 + 274 = 400275 a cím.

H118 az 280 -> 400001 + 280 = 400281 a cím. Ilyen módon kell kiszámítani a Modbus címek elérésekor.

2. Mivel az állapotcímek 32 bit, az adatok írásakor 32 bitnek vagy DW-nek kell lenni. Ugyanaz a helyzet és számítás vonatkozik minden paraméterre.

A => A paraméterek attribútumait a következő szimbólumok jelzik

(★) **Csak olvasható**, Csak az értékeket tudja olvasni, például: P0-00, P0-09 stb.

(▲) **Tilos az írás**, ha a Servó be van kapcsolva, például: P1-00, P1-46 stb.

(●) **Újra be kell kapcsolni**, hogy hatályba lépjen, például: P1-01 és P3-00

(■) **Felejtő**, vissza áll az alapértelmezett értékre, amikor a tápellátást újra bekapcsolják, például: P2-75 és P5-88