

同毅驱动器配置

1、打开上位机加载.Xml 文件。

2、连接上位机，如果是新驱动器，地址写为 0，点击连接，后续若设置了驱动器（18028） modbus 地址则写入修改的地址。



这里设置的是 modbus 地址,也就是连接上位机软件填写的[自定义地址]

3、应用通讯配置:



NODE_ID 根据接线图设置,也就是 CANID.

设置完后点左下角保存驱动器参数

把驱动器网口都拔了, 再去设置, 设置完断电重启生效

PID



关于位置式发送的数据意义解释: 同毅内部自定, 转一圈是 65536, 跟编码器的线数无关。

6.10 位置控制模式 (Profiled Position)

索引	子索引	对象类型	名称	数据类型	属性	PDO 映射
607A	0	VAR	Target_position	INT32	RW	YES
参数说明: 位置控制位置指令给定, 32bit 有符号数, 65536 代表电机 1 圈; 例如: 0x18000 = 1.5 圈, 0xffff8000 = 负 1.5 圈;						