

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。

easyDRIVE-V1.0.9

通信

电机设置

试运行

状态监测

示波器

参数

串口通信

串口: COM7 波特率: 9600 自定义地址: 1 串口扫描 连接

文件操作 导入文件 保存文件 文件另存为

型号	版本	备注
----	----	----

网线插上以后，这里设置为你想要读的地址驱动器，比如上一幅截图设置modbus设置为1，这里设置为1，即可读取1号驱动器

easyDRIVE-V1.0.9

通信

电机设置

试运行

状态监测

示波器

参数

电机与驱动参数

驱动状态监测

电机状态监测

电机过载设置

电机与负载设置

编码器反馈设置

电机自学习功能

位置控制模式

速度控制模式

力矩控制模式

I/O控制

CANOpen 参数配置

驱动系统控制参数

电机复位控制

地址	参数名	值类型	计算值	原始值	最小值	最大值	单位	功能描述	
1	18022	InsideIOChg...	Bool	off	0	1	mv	内部IO控制使能	
2	18021	ParamentSav...	Bool	off	0	1	mv	保存参数到驱动器	
3	18007	Servo_ON	Bool	on	1	0	1	mv	伺服使能
4	18009	CLR_ERR	Bool	off	0	0	0	mv	错误清除
5	18035	sysPRM.uwC...	Enum	Disable Chg	0	0	0	mv	控制模式切换类型选择
6	18001	sysWKS.uwD...	Word	1	1	0	1	HEC	Digital Input
7	18010	sysWKS.swC...	Enum	StdSpeed Lc	2	0	2	HEC	控制模式选择
8	18013	sysWKS.ulSy...	Long	00000000	0	0	1048576	HEX	Control Word
9	18029	sysWKS.uw...	Word	0	0	0	0	HEC	电机旋转方向
10	18028	sysPRM.uw...	Word	1	1	0	1	HEC	ModBus 驱动器地址
11	18032	sysPRM.ulM...	Long	9600	9600	0	9600	HEC	ModBus 波特率 at 9600 or 3840...
12	18019	FacParament...	Bool	off	0	0	0	HEC	参数恢复出厂设置

设置完以后点击保存，驱动器断电重启

改为自己要设置的地址号，比如这里是1

文件传输助手

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：

easyDRIVE-V1.0.9

通信

电机设置

试运行

状态监测

示波器

参数

地址	参数名	值类型	计算值	原始值	最小值	最大值	单位	功能描述	
1	18033	can_Para_CHANGED.BAUNDRATE	Enum	500Kbps	2	0	2	HEC	CanOpen 波特率
2	18034	can_Para_CHANGED.NODE_ID	Word	1	1	0	2	HEC	CanOpen 节点ID
3	18039	can_Para_CHANGED.TPDONumber	Word	4	4	0	2	HEC	CanOpen TPDO 寄存器地址
4	18037	can_Para_CHANGED.CANOpenBaudRate	Enum	Enable	1	0	1	HEC	CanOpen 使能
5	18038	sysPRM.Change_EtherCat_Enable	Enum	Enable	1	0	1	HEC	EtherCat 使能

这个要选

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，0xfffe8000 = 负 1.5 圈；			