

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

电机过流监测

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	InsidetOChg...	Bool	off	0	1	mv	内部IO控制使能	
2	18021	ParamentSave	Bool	off	0	1		保存参数到驱动器	
3	18007	Servo_ON	Bool	on	1	0	mv	伺服使能	
4	18009	CLR_ERR	Bool	off	0	0	mv	错误清除	
5	18035	sysPRM.uwC...	Enum	Disable Chg	0	0	mv	控制模式切换类型选择	
6	18001	sysWKS.uwD...	Word	1	1	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	1048576	HEX	Control Word	
9	18029	sysWKS.uw...	Word	0	0	0	HEC	电机旋转方向	
10	18028	sysPRM.uw...	Word	1	1	1	HEC	ModBus 驱动器地址	
11	18032	sysPRM.uw...	Long	9600	9600	9600	HEC	ModBus 波特率 at 9600 or 3840...	
12	18019	FacParamet...	Bool	off	0	0	HEC	参数恢复出厂设置	

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

参数

电机设置

试运行

状态监测

示波器

电机与驱动参数

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

监控参数

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 No...
3	18039	can_Para_CHANGED.TPDONumber	Word	4	4	0	2	HEC	CanOpen TP...
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

- 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

4、电机 PID 配置

TONGYI-easyDRIVE-V2.0.3

通信 参数 电机设置 试运行 状态监测 示波器

电机与驱动参数
驱动状态监测
电机状态监测
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
速度参数自整定

力矩控制模式
I/O控制
CANOpen 参数配置
驱动系统控制参数
电机位置控制
监控参数

伺服驱动器
保存驱动器参数

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	17427	stPI CntrlLoo...	Word	10	10	0	10	0.1ms	速度反馈滤波...
2	17470	sysPRM.sSpd...	Long	20000	20000	0	20000	0.1ms	速度反馈滤波...
3	17471	sysPRM.sSpd...	Word	400	400	0	400	0.1ms	停止段 KI
4	17441	sysPRM.sSpd...	Long	30000	30000	0	30000	0.1ms	停止段 KI
5	17442	sysPRM.sSpd...	Word	300	300	0	300	0.1ms	低速段 KI
6	17443	sysPRM.sSpd...	Long	20000	20000	0	20000	0.1ms	高速段 KI
7	17444	sysPRM.sSpd...	Word	20	20	0	20	0.1ms	高速段 KI
8	17445	sysPRM.sSpd...	Word	100	100	0	100	%	FDRR Ratio
9	17446	sysPRM.sSpd...	Word	0	0	0	0	%	速度环前馈 KP
10	17447	sysPRM.sSpd...	Word	100	100	0	100	10us	速度环前馈滤波...
11	17472	sysPRM.sSpd...	Word	2000	2000	0	2000	10us	Change 0th ...
12	17473	sysPRM.sSpd...	Word	1000	1000	0	1000	10us	Change 1th ...

激活 Windows
转到“设置”以激活 Windows。

5、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（Profled 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；						

6、驱动器输入口 IO 极性配置

TONGYI-easyDRIVE-V2.0.3

通信 参数 电机设置 试运行 状态监测 示波器

电机与驱动参数
驱动状态监测
电机状态监测
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
速度参数自整定

力矩控制模式
I/O控制
CANOpen 参数配置
驱动系统控制参数
电机位置控制
监控参数

伺服驱动器
保存驱动器参数

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	18011	sysWKS.swDI_State	Word	10	10	0	0	##	DI State
2	18041	sysWKS.DIPoleSelect	Word	10	10	0	0	##	输入 DI 极性选择
3	18002	sysWKS.swDOCtrl_State	Word	1	1	***	1	Hex	Digital Output

当前 DI 状态，都是以 10 进制

设置 DI 极性，每一位采用 8421 码形式，0000 1010

此处我们修改 DI2 和 DI4 极性，设置 10 即可
DI4 + DI2 = 8 + 2 = 10

为了使用超程功能，请将超程限位开关的输入信号与相对应的伺服驱动器 USR_DI2、USR_DI4 连接器的针编号正确连接。

USRC_DI2 禁止正转驱动（正转侧超程）
USRC_DI4 禁止反转驱动（反转侧超程）

在直线驱动等的情况下，为了防止机械的损坏，请务必按下图所示连接限位开关。

正转侧 反转侧

伺服电机 限位开关