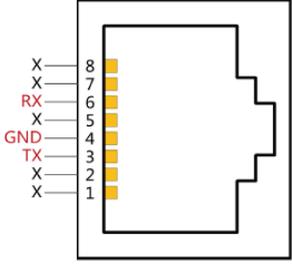


RS232 通讯

步科驱动器是通过 RS232 接口进行配置的，首先准备一个 USB 转 RS232 的数据线，引脚定义如下：

RS232 串口 (X2)

	引脚编号	引脚名称	引脚功能
	3	TX	驱动器发送数据
	4	GND	信号地
	6	RX	驱动器接收数据
	其他	NC	保留

这里是用网口作为连接，实际是串口，只要按照定义的顺序和串口线对接就可以；
推荐购买标配的数据线，不用自己接线，拿到就可以用；

参数配置

配置波 CAN 通信特率



N	Index	Type	Name	Value	Unit
0*	101801	uint32	设备厂商代码		HEX
1	301107	uint16	ECAN同步数据		HEX
2	100500	uint32	同步ID		HEX
3	100C00	uint16	节点保护时间		DEC
4	100D00	uint8	节点保护时间系数		DEC
5	100E00	uint32	节点保护ID		HEX
6	101400	uint32	紧急报文站号		HEX
7	101700	uint16	心跳报文产生时间		DEC
8	2F8100	uint8	CAN波特率		DEC
9	301101	uint8	ECAN同步周期		DEC
10	301102	uint8	ECAN时钟同步模式		DEC
11	301103	uint8	ECAN同步点偏移		DEC
12	301104	int16	ECAN同步丢失计数		DEC
13	600700	int16	通讯中断模式		DEC

索引1	索引2	变量名
2F81	00	CAN波特率
2FE0	00	RS232波特率
2FE1	01	RS232波特率 (调试用)
2FE1	01	ED_Sim
2FE2	00	RS485波特率
2FE3	00	RS485波特率 (调试用)
2FE8	00	Eeprom组
2FE8	01	EEprom数据0
2FE8	02	EEprom数据1
2FE8	03	EEprom数据2
2FE8	04	EEprom数据3
2FE8	05	EEprom数据4
2FE8	06	EEprom数据5
2FE8	07	EEprom数据6
2FE8	08	EEprom数据7
2FE8	09	EEprom数据8
2FE8	0A	EEprom数据9
2FE8	0B	EEprom数据10
2FE8	0C	EEprom数据11
2FE8	0D	EEprom数据12
2FE8	0E	EEprom数据13
2FE8	0F	EEprom数据14
2FE8	10	EEprom数据15
2FE8	11	EEprom数据16
2FE8	12	EEprom数据17

搜索: 2F8100

索引	子索引	名称	数据类型	属性
2F81	00	CAN波特率	Unsigned8	RWSLB

Value	Unit
	DEC

帮助: CAN波特率
CAN波特率设置

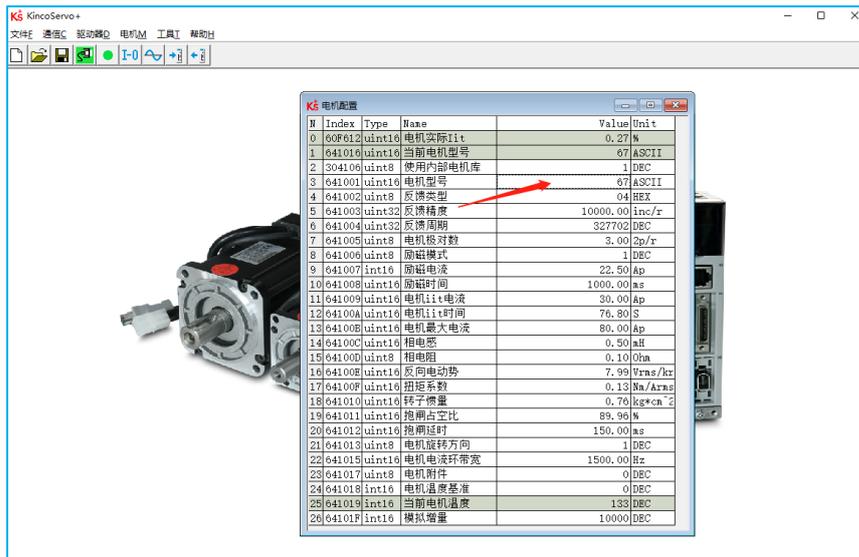
- 100: 1M
- 50: 500k
- 25: 250k
- 12: 125k
- 5: 50k

电机型号配置

在电机型号栏输入电机型号：电机铭牌上的 motor code，不同规格的电机这个编码是不同的，以电机铭牌的数值为准,如下图电机的型号是 54；

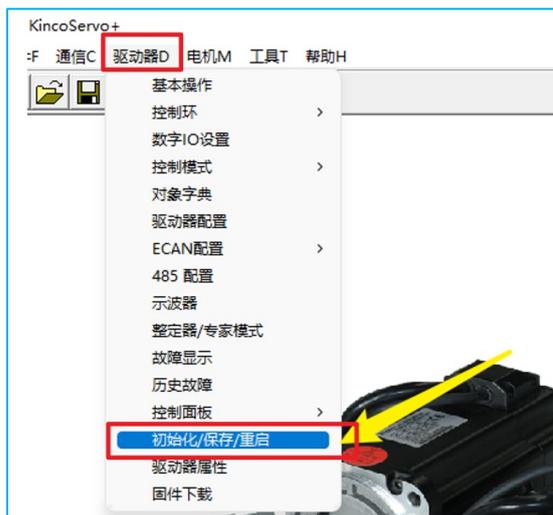


电机 -> 电机配置



存储并自动适配参数

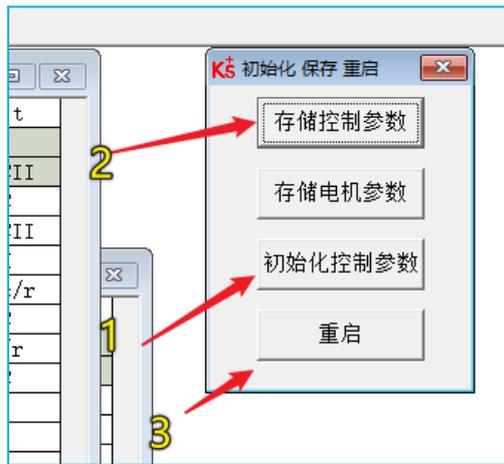
打开初始化面板



存储电机参数，存储完成后执行重启



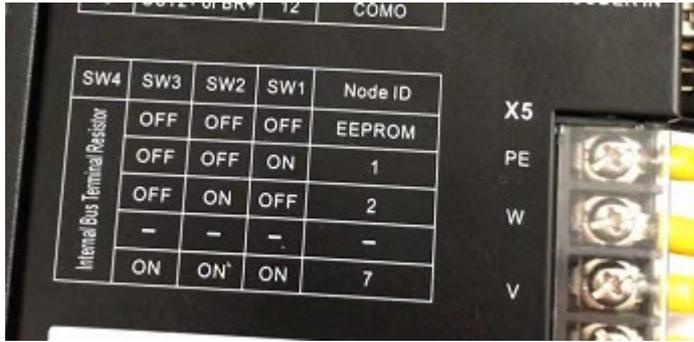
重启后按照下图流程，初始化并存储控制参数，再次重启后配置完成。



配置 CAN_ID

如下图，驱动器有 4 个拨码，前三个是用于配置 ID，第四个是开启或关闭 CAN 总线的终端电阻；





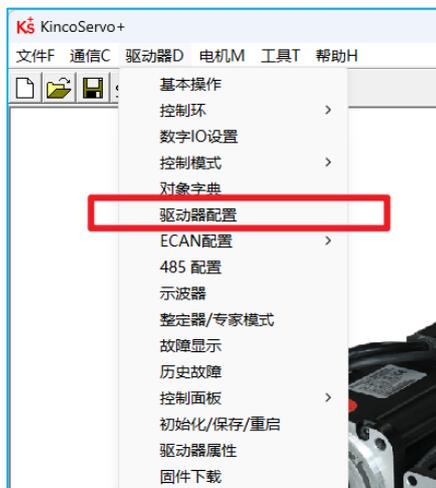
拨码配置 ID

SW1	SW2	SW3	ID 号
OFF	OFF	OFF	通过软件设置 ID
ON	OFF	OFF	1
OFF	ON	OFF	2
ON	ON	OFF	3
OFF	OFF	ON	4
ON	OFF	ON	5
OFF	ON	ON	6
ON	ON	ON	7

注意：如果 ID 小于 8，用拨码开关就可以，

软件配置 ID

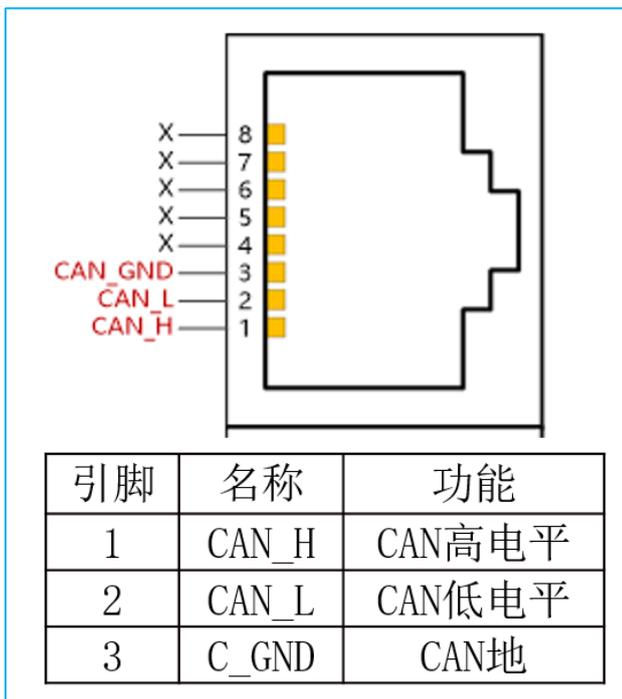
如果大于等于 8，SW1，SW2，SW3 都拨到 OFF，然后通过软件设置 ID；



在设备站号位置输入目标 ID，然后**存储控制参数**；



CAN 端口接线说明



如上图，驱动器采用网口将 CAN 总线的 H 和 L 信号引出，把其中一个驱动器的 H 和 L 接入 AGV 控制器的 CAN2 对应的 H 和 L，剩余的驱动器都用网线级联到这个驱动器既可；

抱闸接线

X3 端子上的 BR+ BR-

限位信号

限位信号接在 X3 端口的 IN1 【负限位/左限位】和 IN2 【正限位/右限位】；
X3 的输入公共端 COM1 接 24V

限位开关：

1. 机械开关，一端接 0V，一端接驱动器输入；
2. NPN 型接近开关：棕色线接 24V，蓝色线接 0V，黑色线接驱动器输入；
3. PNP 型接近开关：【驱动器的 COM1 要接到 0V】棕色线接 24V，蓝色线接 0V，黑色线接驱动器输入；

数字输入 IO 按照如下配置



然后 **存储控制参数**；

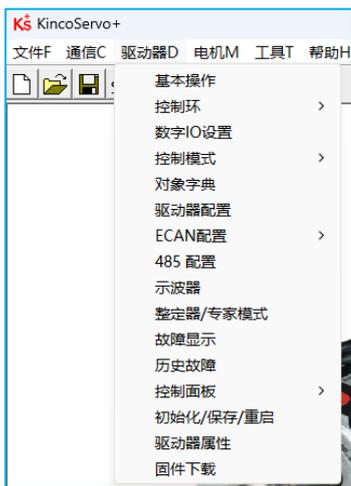
绝对值编码器

如果用的是绝对值编码器，在接线后会报错；

注意：插拔电池盒会报错



基本操作界面-编码器数据复位写 10，控制字给 86（故障复位），就可以了



N	Index	Type	Name	Value	Unit
0	606100	int8	有效工作模式		DEC
1	604100	uint16	状态字		HEX
2	606300	int32	实际位置		inc
3	606C00	int32	实际速度		rpm
4	607800	int16	实际电流		Ap
5	268000	uint16	警告状态字		HEX
6	606000	int8	工作模式		DEC
7	604000	uint16	控制字		HEX
8	607A00	int32	目标位置		inc
9	608100	uint32	梯形速度		rpm
10	608300	uint32	梯形加速度		rps/s
11	608400	uint32	梯形减速度		rps/s
12	60FF00	int32	目标速度		rpm
13	607100	int16	目标扭矩%		%
14	607300	uint16	目标电流限制		Ap
15	20200D	int8	工作模式选择0		DEC
16	20200E	int8	工作模式选择1		DEC
17	269000	uint8	通讯编码器数据复位		DEC

电机抖动解决办法

速度环积分增益【0】：配置为 0

速度环积分增益/32：配置为 2

然后**存储控制参数**；

KincoServo+

文件 F 通信 C 驱动器 D 电机 M 工具 T 帮助 H

I-O

速度环

Index	Type	Name	Value	Unit
60F901	uint16	速度环比例增益 [0]	109	DEC
60F902	uint16	速度环积分增益 [0]	0	DEC
60F907	uint16	速度环积分增益/32	2	DEC
60F908	int32	速度环积分限制	40.00	Ap
60F915	uint8	输出滤波器设置	2546.00	Hz
60F903	uint8	陷波滤波器	550.00	Hz
60F904	uint8	陷波滤波器控制	0	DEC
60F905	uint8	速度反馈滤波	240.00	Hz
60F906	uint8	速度反馈模式	00	HEX
60F90A	int32	速度到窗口	27306.00	inc/16.5
60F91C	int32	速度误差	-2.13	rpm
201018	uint16	零速度窗口	3.00	inc/ms
260F914	uint16	零速输出时间	10.00	ms

K5 电机配置

N	Index	Type	Name	Value	Unit
0	60F612	uint16	电机实际Iit		
1	641016	uint16	当前电机型号		
2	304106	uint8	使用内部电机库		
3	641001	uint16	电机型号		
4	641002	uint8	反馈类型		
5	641003	uint32	反馈精度		
6	641004	uint32	反馈周期		
7	641005	uint8	电机极对数		
8	641006	uint8	励磁模式		
9	641007	int16	励磁电流	21.09	Ap
10	641008	uint16	励磁时间	1000.00	ms
11	641009	uint16	电机Iit电流	28.20	Ap
12	64100A	uint16	电机Iit时间	76.80	S
13	64100B	uint16	电机最大电流	80.00	Ap
14	64100C	uint16	相电感	0.30	mH
15	64100D	uint8	相电阻	0.10	Ohm
16	64100E	uint16	反向电动势	7.99	Vrms/kr
17	64100F	uint16	扭矩系数	0.13	Nm/Arms
18	641010	uint16	转子惯量	1.03	kg*cm ²
19	641011	uint16	抱闸占空比	89.96	%
20	641012	uint16	抱闸延时	150.00	ms
21	641013	uint8	电机旋转方向	1	DEC
22	641015	uint16	电机电流环带宽	1500.00	Hz
23	641017	uint8	电机附件	0	DEC
24	641018	int16	电机温度基准	0	DEC
25	641019	int16	当前电机温度	38	DEC
26	64101F	int16	模拟增量	10000	DEC

K5 初始化 保存 重由

存储控制参数

存储电机参数

初始化控制参数

重启