

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）



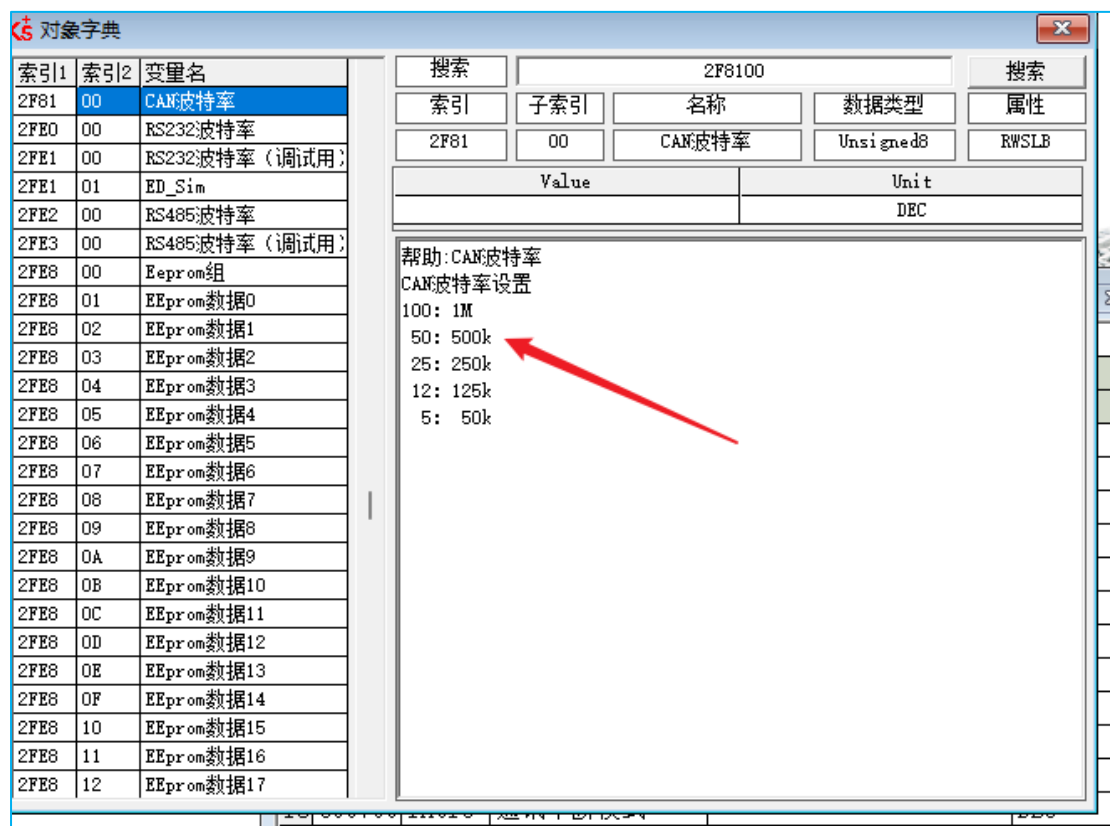
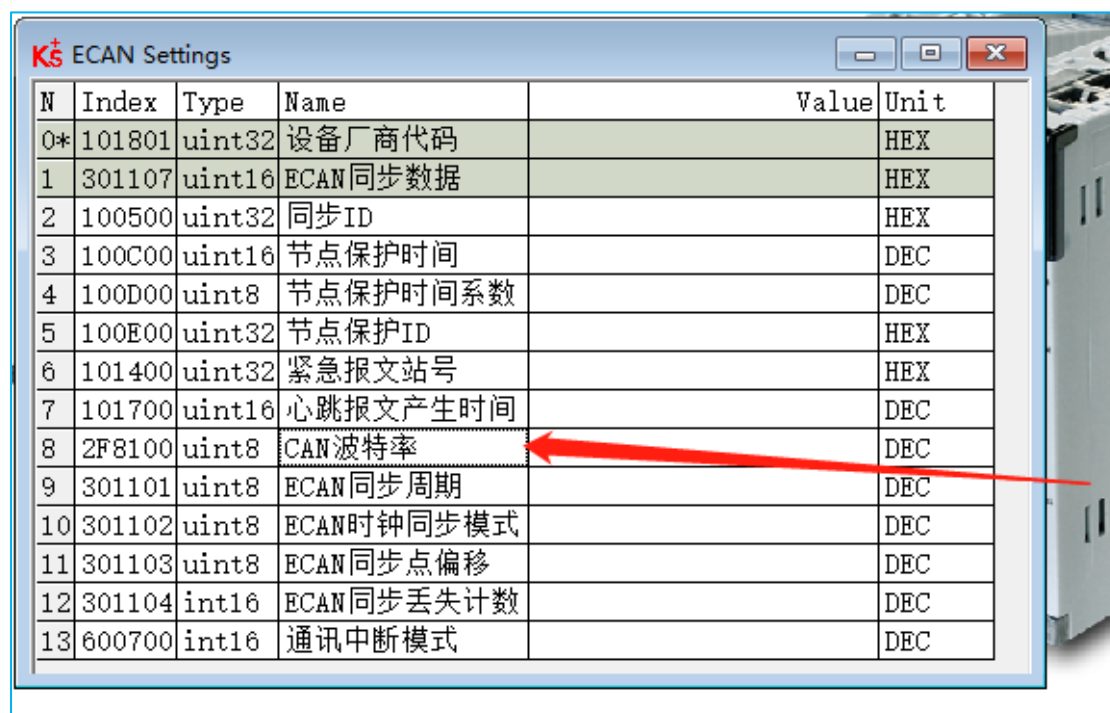
引脚编号	引脚名称	引脚功能
3	TX	驱动器发送数据
4	GND	信号地
6	RX	驱动器接收数据
其他	NC	保留

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



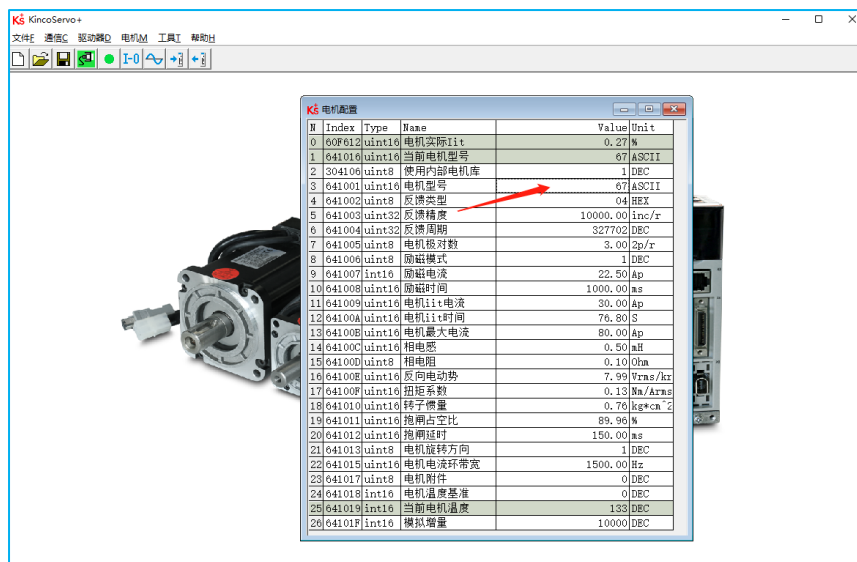


电机型号配置

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；

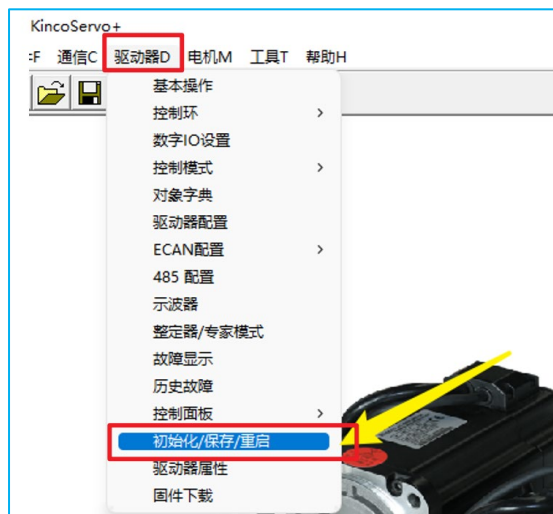


电机->电机配置

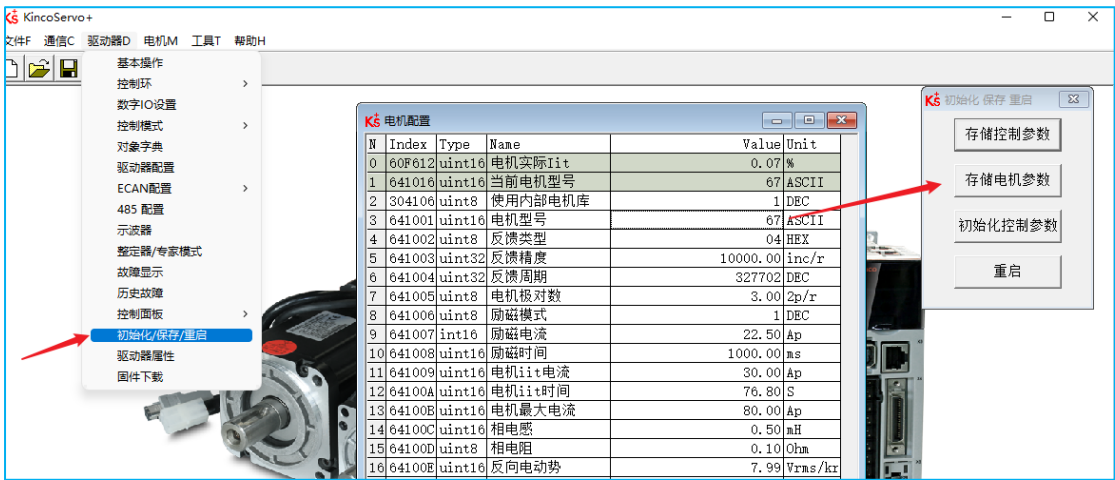


存储并自动适配参数

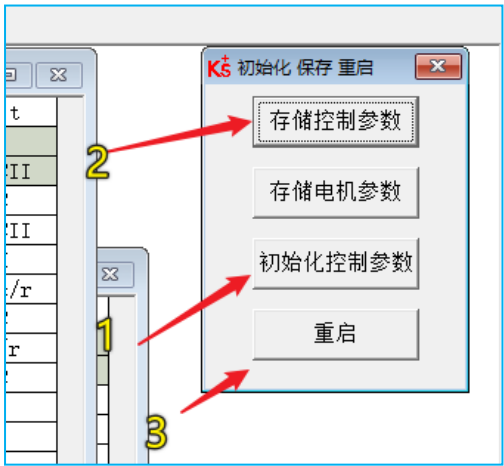
打开初始化面板



存储电机参数，存储完成后执行重启



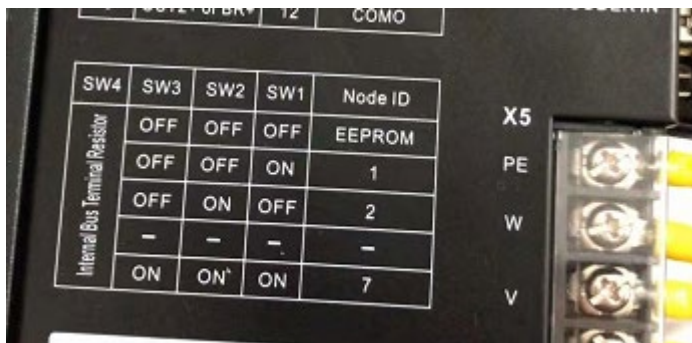
重启后按照下图流程，初始化并存储控制参数，再次重启后配置完成。



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；





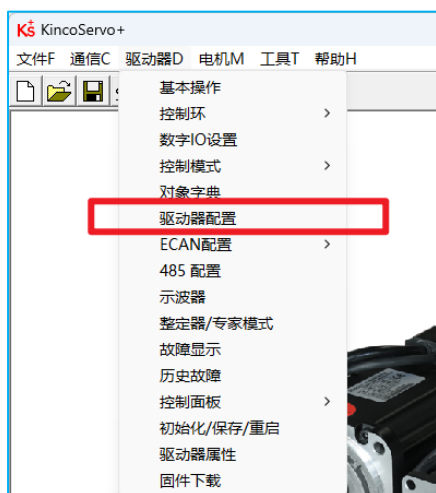
拨码配置 ID

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

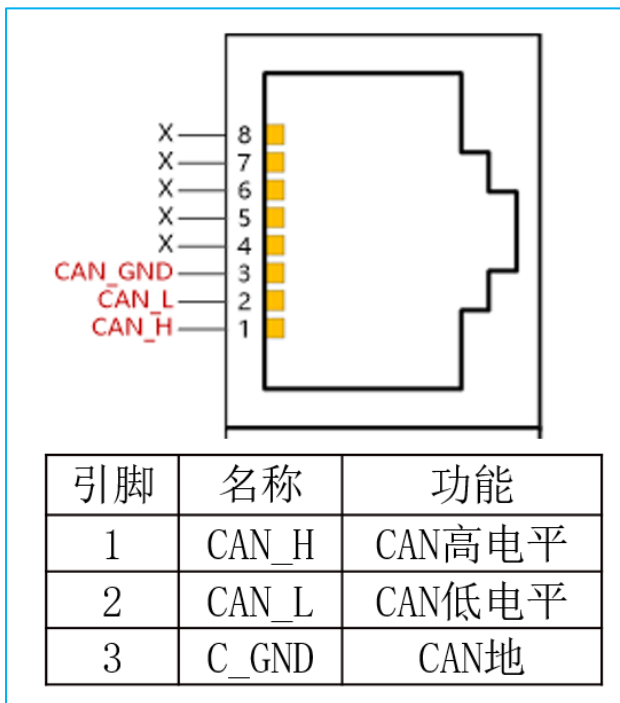
如果大于等于 8，SW1，SW2，SW3 都拨到 OFF，然后通过软件设置 ID；



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-

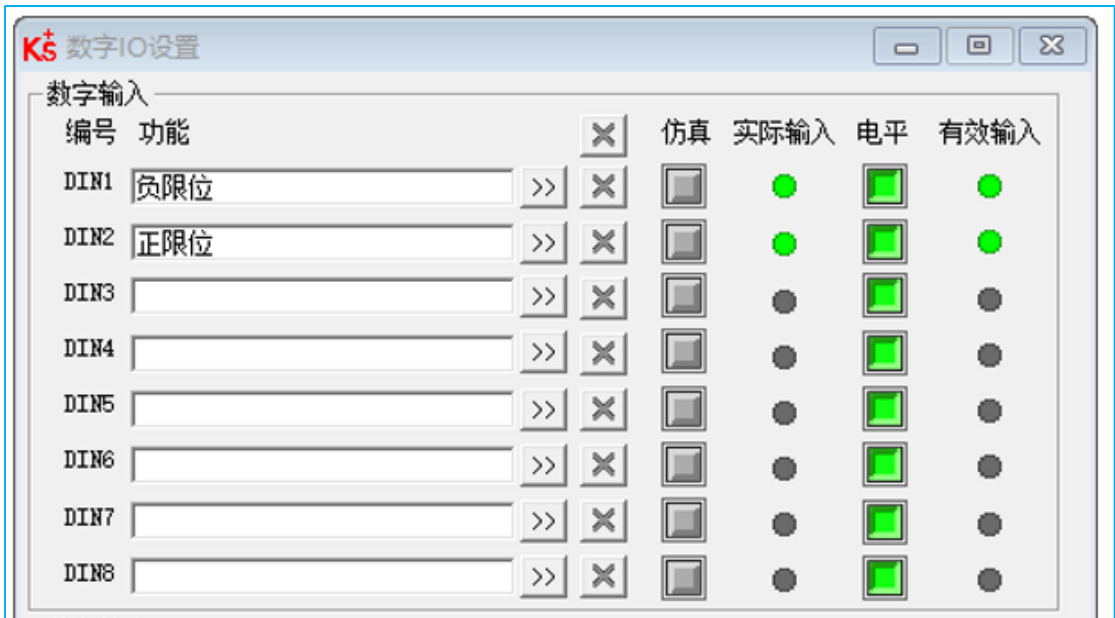
限位信号

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，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



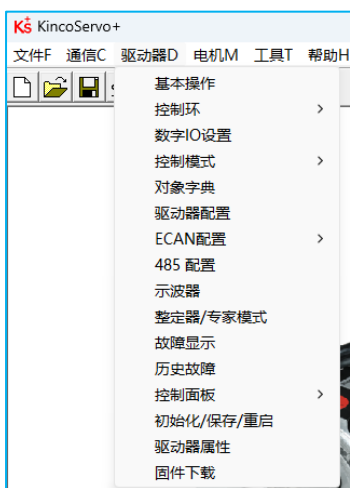
然后**存储控制参数**；

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**；

