

www.purelogic.ru

ИНСТРУКЦИЯ ПО ЗАГРУЗКЕ ПРОФИЛЕЙ СЕРВО-ДРАЙВЕРОВ ADTECH



QS7AA020M; QS7AA030M; QS6AA050M2; QS6AA075M2

ЗАПУСК ДРАЙВЕРА

Для запуска драйвера серводвигателя ADTECH QS7AA020M; QS7AA030M; QS6AA050M2; QS6AA075M2 необходимо следующее:

1. Выполнить обязательные и необходимые настройки в ручном режиме.

2. Выполнить детальные настройки в ручном или автоматическом режиме.

Обязательные и необходимые настройки в ручном режиме

 Организовать подачу питания на серводрайвер в соответствии со схемой на конкретную модель.

2. Подать питание на серводрайвер, не подключая серводвигатель. Убедиться что устройство включилось и на дисплее мигает надпись Err-09 (это ошибка не подключенного энкодера серводвигателя).

3. Нажать дважды кнопку «MODE». На дисплее должна появиться надпись Р 0.

 Кнопкой «INC» выбрать параметр Р 1 и войти в него, нажав кнопку «ENTER». Далее в соответствии с инструкцией ввести нужный код. (11111 — универсальный код).

 После того как код введен, нажать и удерживать кнопку «ENTER» примерно 1-1,5 секунды. Введенное значение должно замигать и появится надпись параметра Р 1. Это означает что драйвер принял изменение параметра.

6. Теперь аналогичным путем нужно выбрать параметр Р 2 и войти в него. Этот параметр отвечает за мощность используемого серводвигателя. Здесь в соответствии с инструкцией нужно ввести мощность серводвигателя, который будет использоваться с данным серводрайвером. (мощность серводвигателя не должна быть больше мощности серводрайвера). После того как значение введено, необходимо его применить. Нажать и удерживать кнопку «ENTER» примерно 1-1,5 секунды. Введенное значение должно замигать и появится надпись параметра Р 2.

7. После того как все необходимые параметры исправлены, нужно внести изменения в память серводрайвера. Для этого необходимо нажать кнопку «MODE». Появится надпись «EP - ». После этого нажать и удерживать кнопку «ENTER» до тех пор, пока появится надпись «End». Теперь серводрайвер запомнил все внесенные изменения настроек.

Для того чтоб выполнить остальные настройки в автоматическом режиме, необходимо загрузить профиль для соответствующего серводвигателя с помощью специального программного обеспечения.

<u>Профили серводвигателей -</u> http://www.purelogic.ru/files/downloads/S0FT/Servo/QS7 motor profile.zip

<u>Програмное обеспечение -</u> http://www.purelogic.ru/files/downloads/SOFT/QS7_ServoSoft.zip

0

ПОМНИТЕ ЧТО МОЩНОСТЬ СЕРВОДВИГАТЕЛЯ НЕ ДОЛЖНА ПРЕВЫШАТЬ МОЩНОСТЬ СЕРВОДРАЙВЕРА!

НАСТРОЙКИ В АВТОМАТИЧЕСКОМ РЕЖИМЕ

• Скачать профиль для соответствующего серводвигателя;

 Подключить серводрайвер к СОМ-порту компьютера специальным кабелем, в соответствии с инструкцией;

• Подключить серводвигатель, подать питание на серводрайвер. Драйвер должен запускаться без каких либо ошибок

• Запустить программное обеспечение и выбрать язык — ENGLISH (рис. 1);

语种选择(Language selection)		X
中文(Chinese)	英文(English)	-



• В открывшемся окне, во вкладке «Drive status» необходимо указать параметры подключения к драйверу и нажать кнопку «Connection» (рис. 2):

QS parameters of the servo drive man	agement software		
[Drive status] [Drive p	arameters]	Kwave moniti	er]
Communications Management Baud Rate Selection C 4800 bps C 38400 C 57600 bps C 115200	ps bps bps c 0 c 0 c 0	Selection DM1 COM2 DM3 COM4 DM5 COM6	Station No.: [1] Connection Connection Connection Connection
System Status			IO status
Parameter name Motor current Notor position Notor pulse Notor pulse Notor pulse Notor pulse Frequency Alarm code	Yalue Inknown Unknown Unknown Unknown Unknown Unknown	Unit Å § plus plus plus KHz	-Input Detection □ Servo enable □ INTH □ Alarm Clear □ Hode □ Find origin □ GW Limit □ COW Limit □ Output detection □ Coin signal □ Alarm output
err code ; 0 err content; 0K err reason; system is ok Message: Communication OK			

Рис. 2.

Baud Rate Selection - 9600 bps;

Port Selection – выбрать активный порт вашего компьютера;

Station № - 1;

• При удачном подключении в нижней части окна должно появиться сообщение «Communication OK»;

• Перейти на вкладку «Drive parameters». При верном подключении, в таблице значений параметров, в колонке «Value» должны быть параметры драйвера по умолчанию. Колонка «File value» должна содержать нули (рис. 3);



Рис.3.

• Нажать кнопку «Load the file» и в открывшемся окне указать путь к файлу с настройками для конкретного серводвигателя. После загрузки файла в колонке «File value» должны появиться новые параметры серводрайвера (рис. 4); • Для вступления параметров в силу необходимо нажать кнопку «Curing parameters».

Drive	status] [Drive parameters] [w	ave monitie	er I		
rive	Parameter Management 🛛 🖌				*
Bac	kup file Load the file D	ata import file	Fac	tory R	eset Curing parameters
No.	Parameter name	Value	File va	lue ^	Parameter Description:
PO	Software version	301.0			Penemeter No Software vension
P1	Parameter password	0			Range of parameters' 3000cc 3099
P2	Notor model	750			Parameter Unite:
P3	Boot display	0	0		Default:3003
P4	Control mode	1	Ó		Effective way of:Fixed parameters cannot be
P5	Servo enable control	1	0		modified.
P6	Servo input signal INTH function	0	0	=	Applied in a manner:P,S,T
P7	Limit input control	0	0		Description:
P8	Coin output mode	0	0		 Display different versions
P9	Alarm output mode	1	1		
P10	Pulse mode	0	0		
P11	Motor direction	0	0		
P12	Electronic gear numerator	10	10		
P13	Electronic gear denominator	1	1	_	
P14	Positioning completion scope	5	5		
P15	Position deviation alarm range	10000	32000		
P16	Position gain	50	20		
P17	Position feed-forward	0	0		
P18	Position smoothing constant	0	0		
P19	Position acceleration time	100	100		
P20	Position deceleration time	100	100		
P21	Speed sain	100	100		
P22	Speed integral	500	500		
P23	Acceleration time (speed)	200	500		
P24	Deceleration time (speed)	200	500		
P25	Analog input method	0	0		
P26	Analog Max, speed	5000	2000		1
P27	Torque Max, speed	5000	2000		V-1
P28	Analog input filter coefficient	0	0		varue. poro
P29	Analog input voltage at zero	0	0	-	Revised to: 0 Enter
			<u> </u>		Direct

Рис.4.

• Теперь на драйвер можно подавать управляющие сигналы в соответствии с инструкцией.

Детальные настройки в ручном режиме выполняются в соответствии с инструкцией на серводрайвер.



НЕКОТОРЫЕ ПАРАМЕТРЫ, ВОЗМОЖНО, ПРИДЕТСЯ МЕНЯТЬ САМОСТОЯТЕЛЬНО В ЗАВИСИМОСТИ ОТ СИСТЕМЫ В КОТО-РОЙ ИСПОЛЬЗУЕТСЯ СЕРВОДРАЙВЕР И СЕРВОДВИГАТЕЛЬ!