

德欧测试说明

驱动器 40# 报警 清除

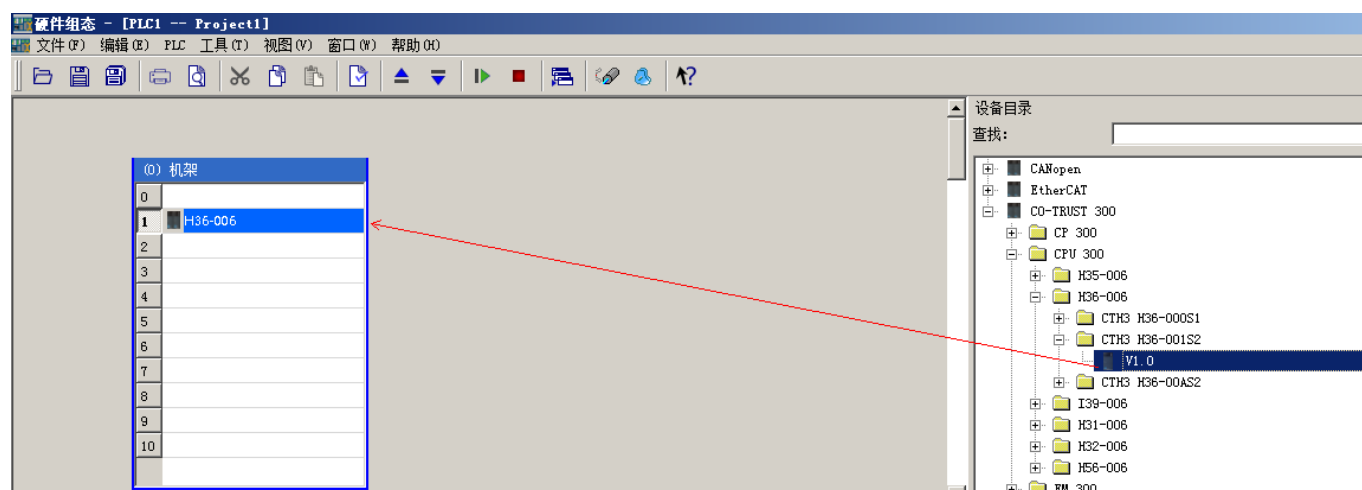
驱动和电机在第一次连接通电时会出现报警 Err40,这时可通过修改驱动参数 PA99 为 1 后按确认键，确认后小数点消失即代表确认生效，需断电重启。

第一部分、硬件组态

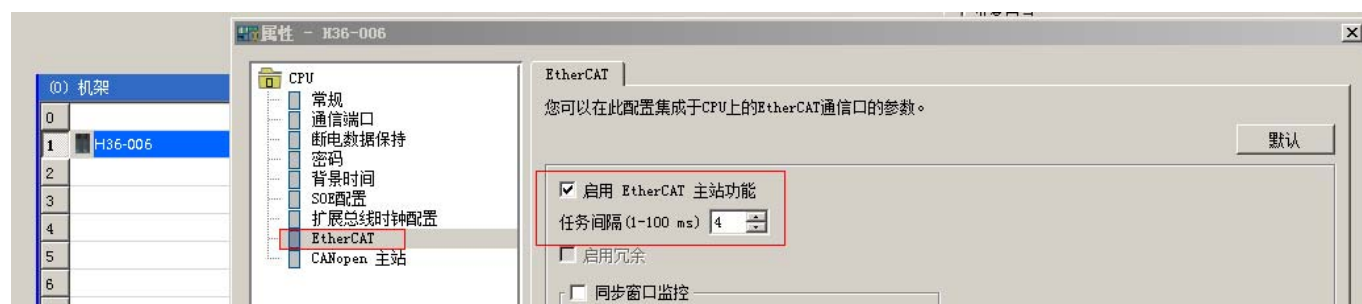
第 1 步，先导入设备描述文件(*.xml)



第 2 步，把 H36-001S2 拖放到机架 1 号位置



第 3 步，双击机架 1 的 H36-006，选择 EtherCAT，勾选“启用 EtherCAT 主站功能”，设置“时间任务间隔”，根据驱动器要求周期设置（2ms，3ms，4ms，4ms，8ms）

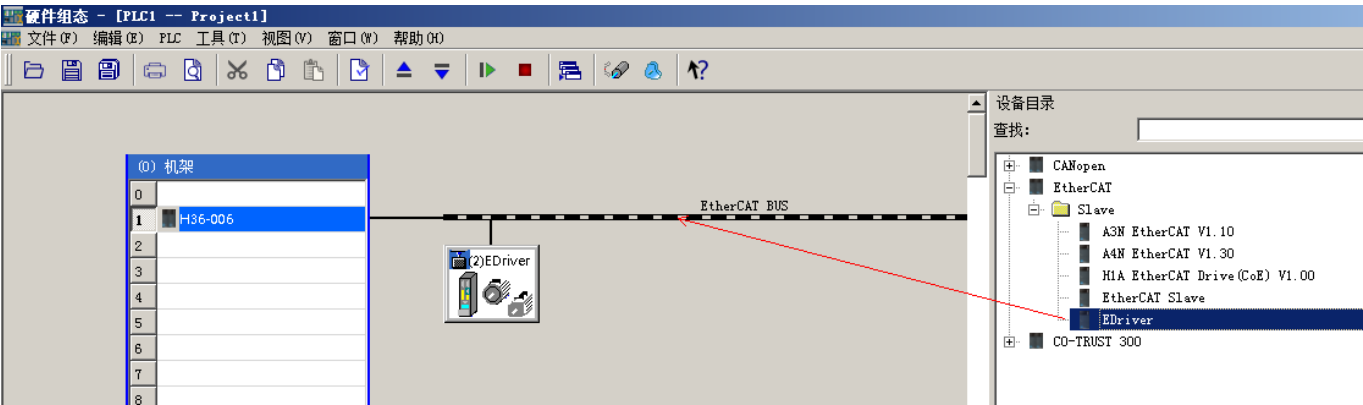


2.支持的传输周期如下：

传输周期						
		2ms	3ms	4ms	8ms	

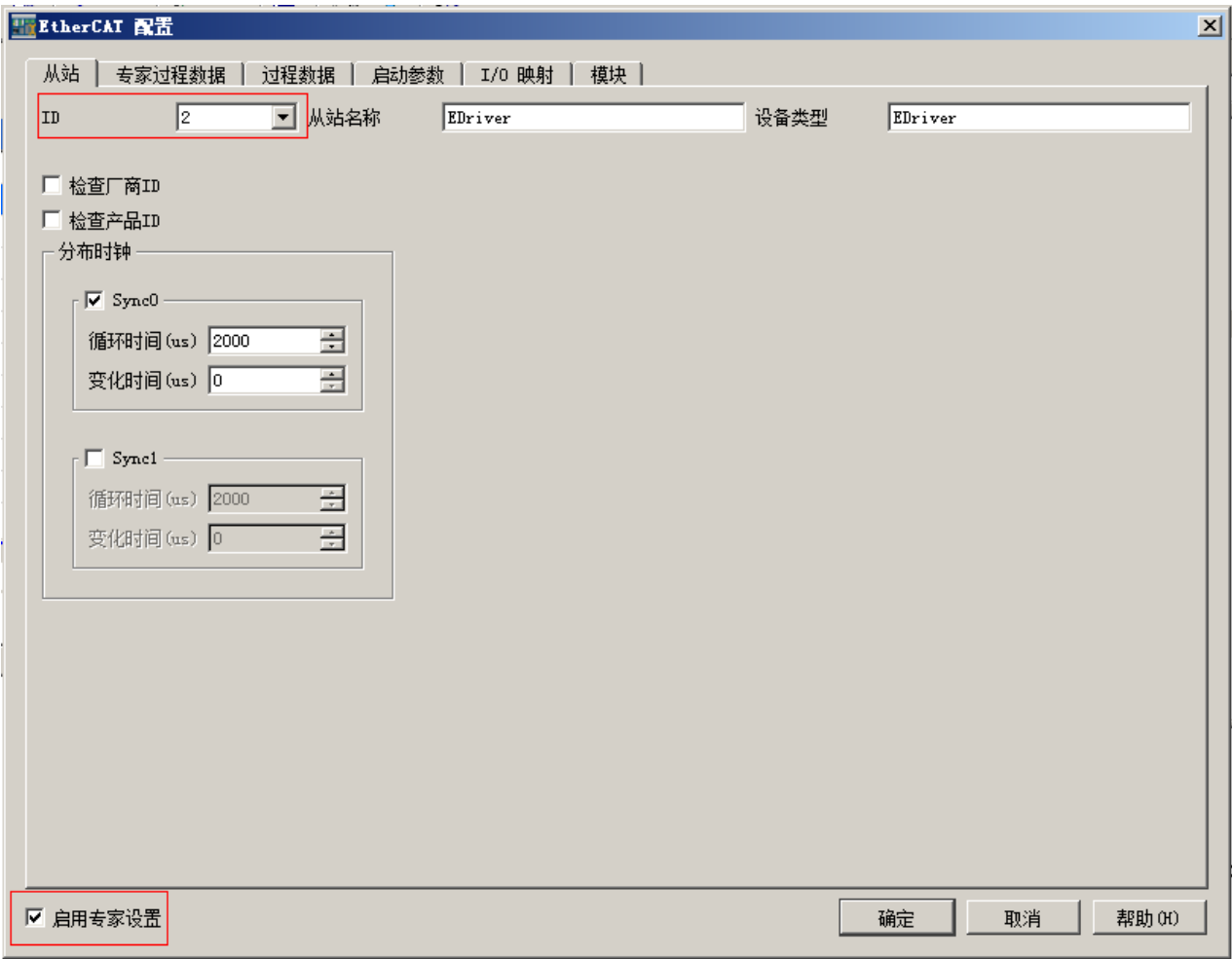
注:500us*n,n 的范围为 1 到 16,即最大为 8ms;

第 4 步，把从站 EDriver 拖到 EtherCAT BUS 这条线上，松开

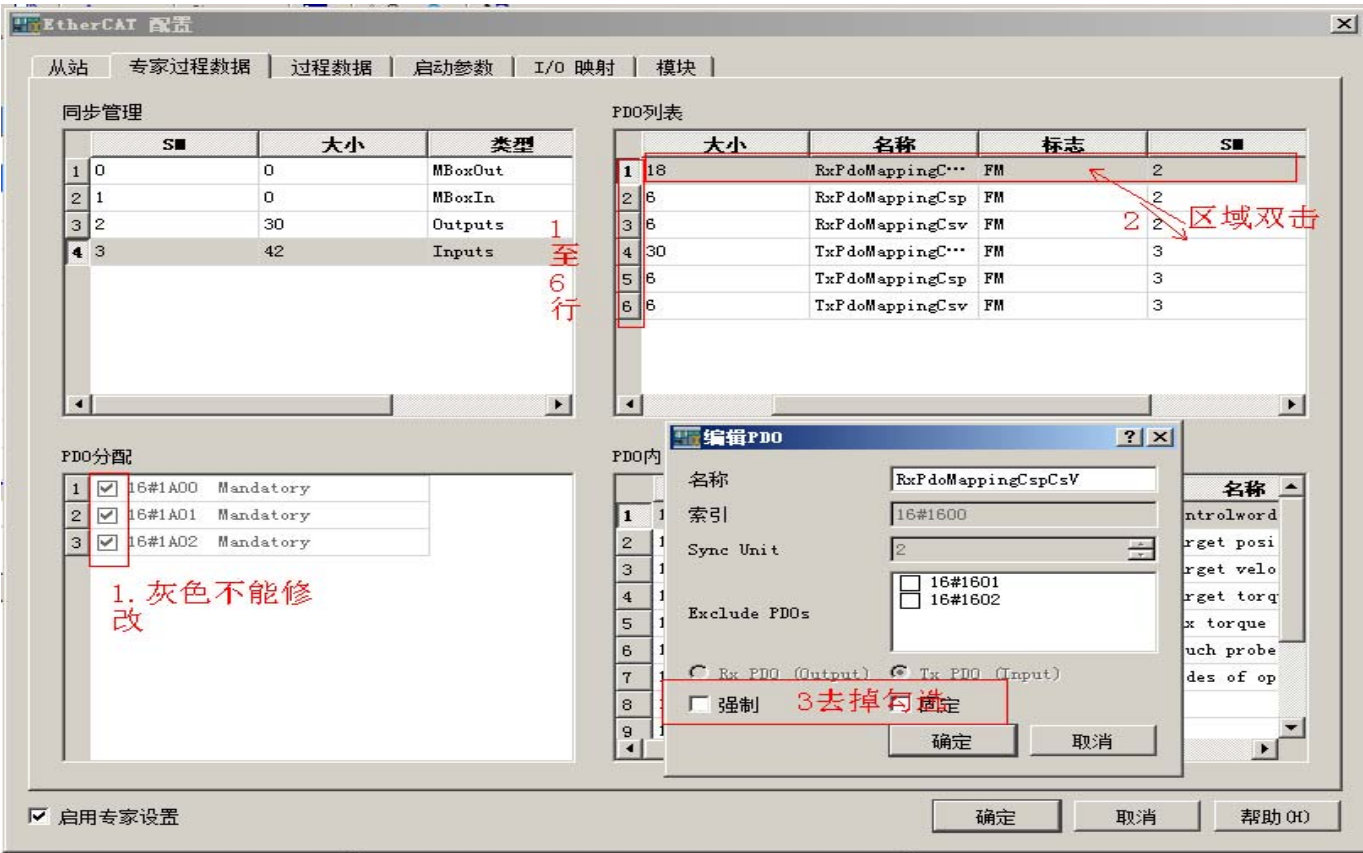


第 5 步，双击 EDriver，设置从站 ID，然后勾选“启用专家设置”

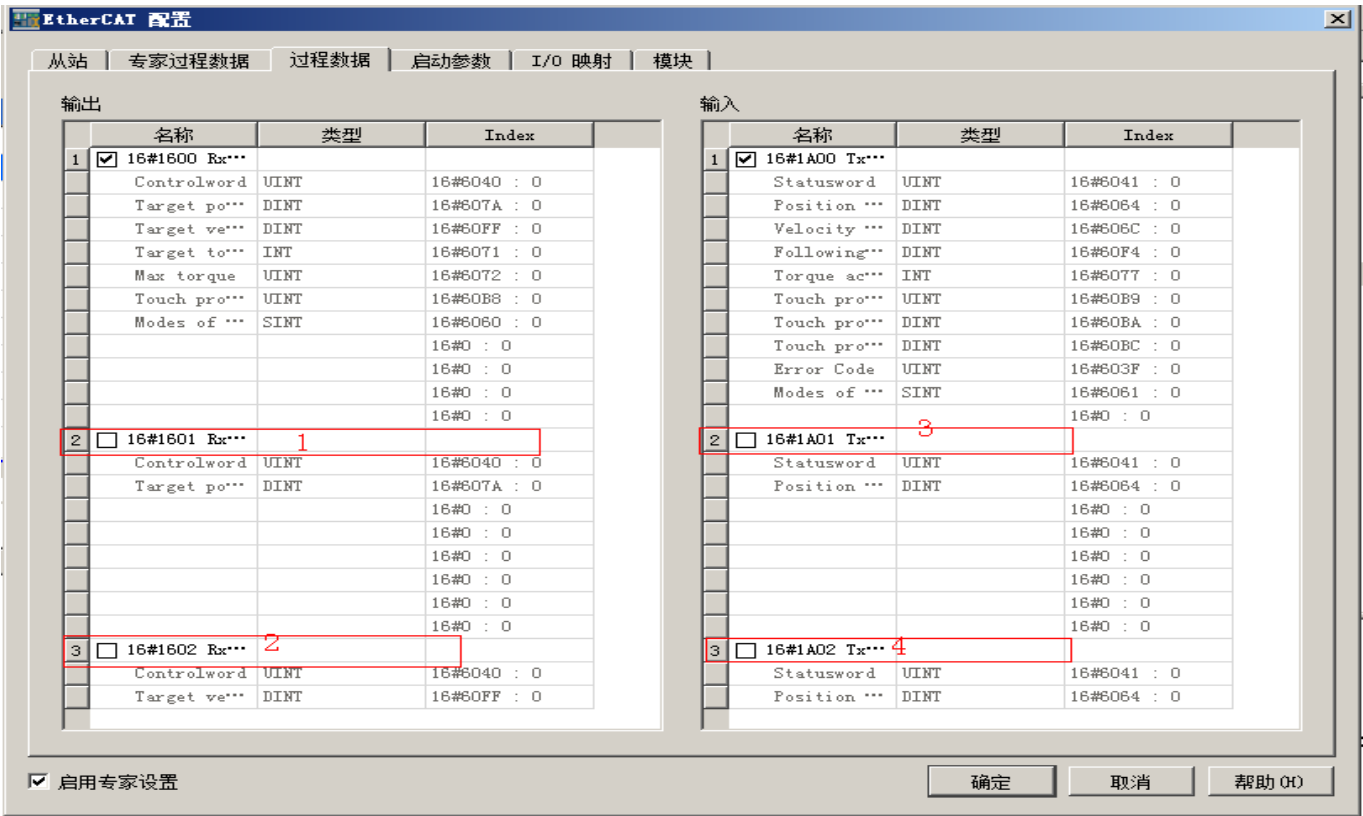
EDriver 使用 Ethercat 通讯时,每一台伺服驱动器的站号 PA80 设为跟硬件组态一致



第 6 步，专家过程数据 PDO 分配不能修改，分别双击 PDO 列表里面的 16#1600-16#1A02 六行，去掉“强制”和“固定”前面的勾

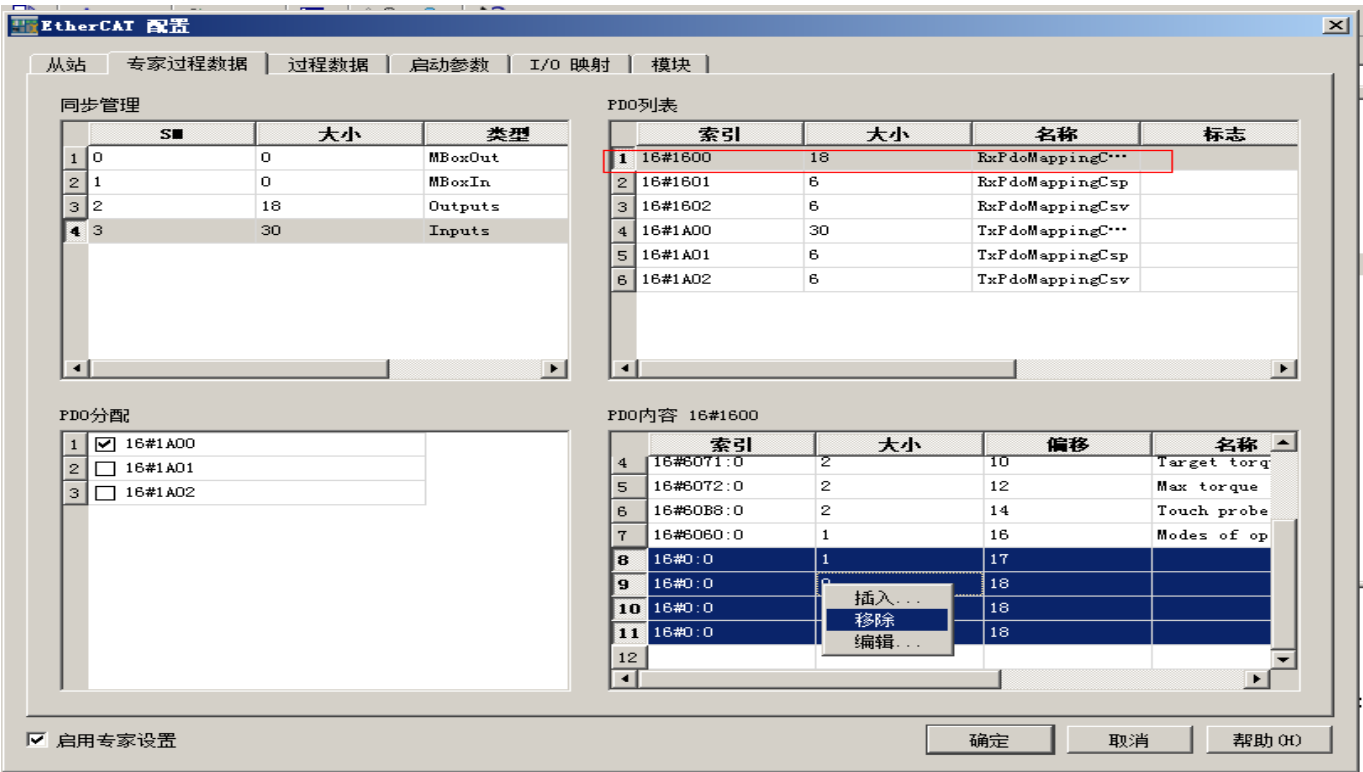


第 7 步，去掉过程数据下面 1-4 处的勾

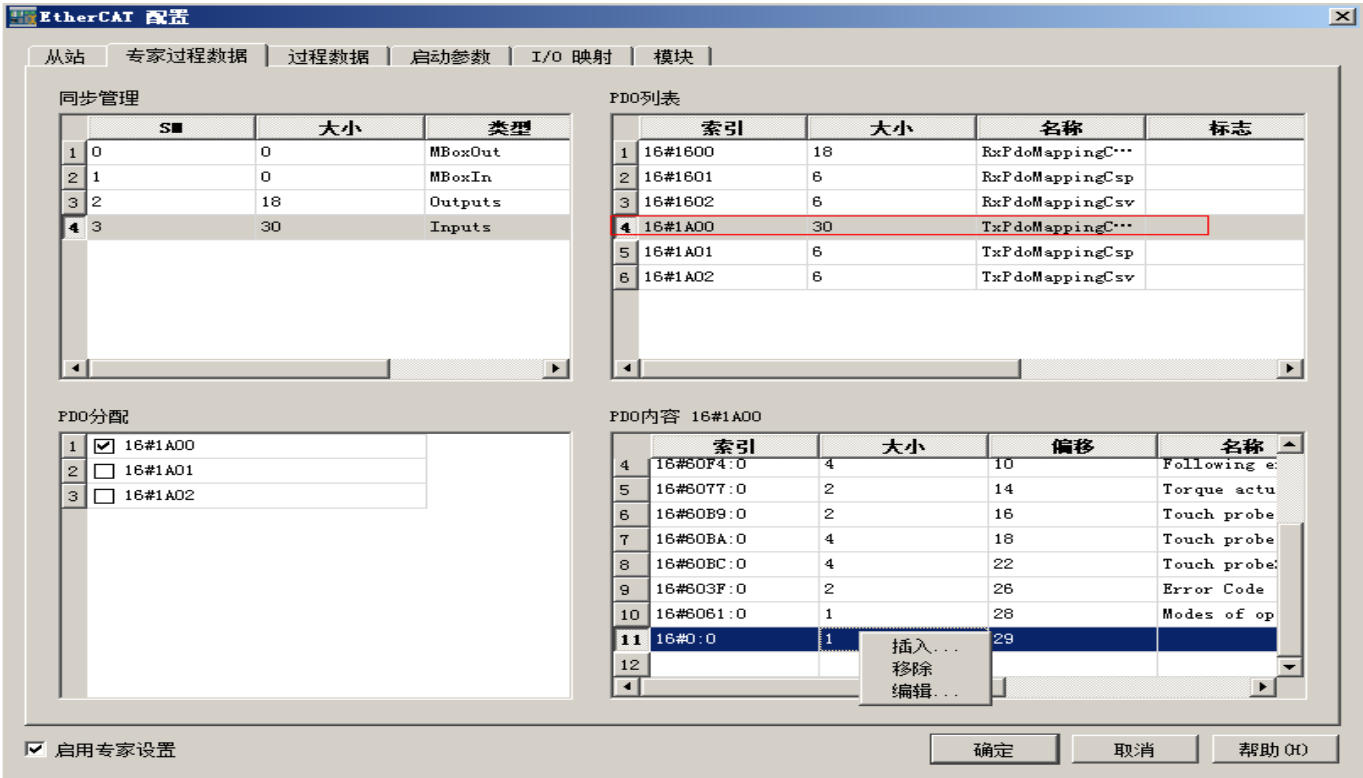


第 8 步，“专家过程数据”下面选中 PDO 列表下第 1 行 16#1600，然后删除 PDO 内容 16#1600 下 8-11 行的空白参数行，删除操作选中要删除的行，右键 /移除，

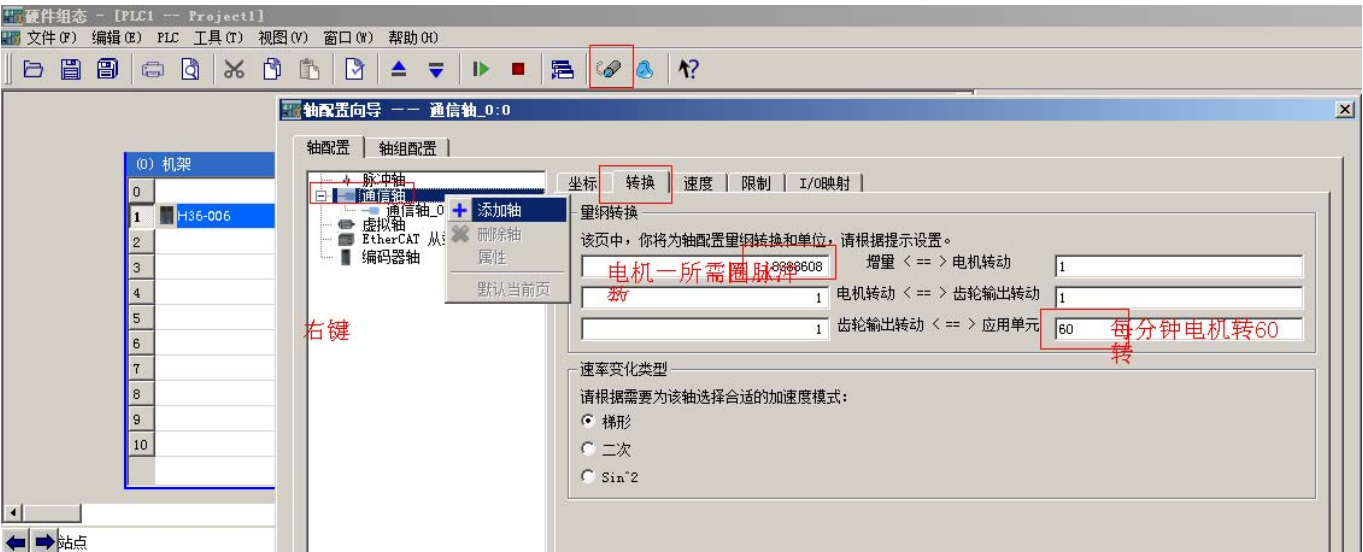
注意第 7 行的 16#6060：0 删掉或者不删掉，都可以



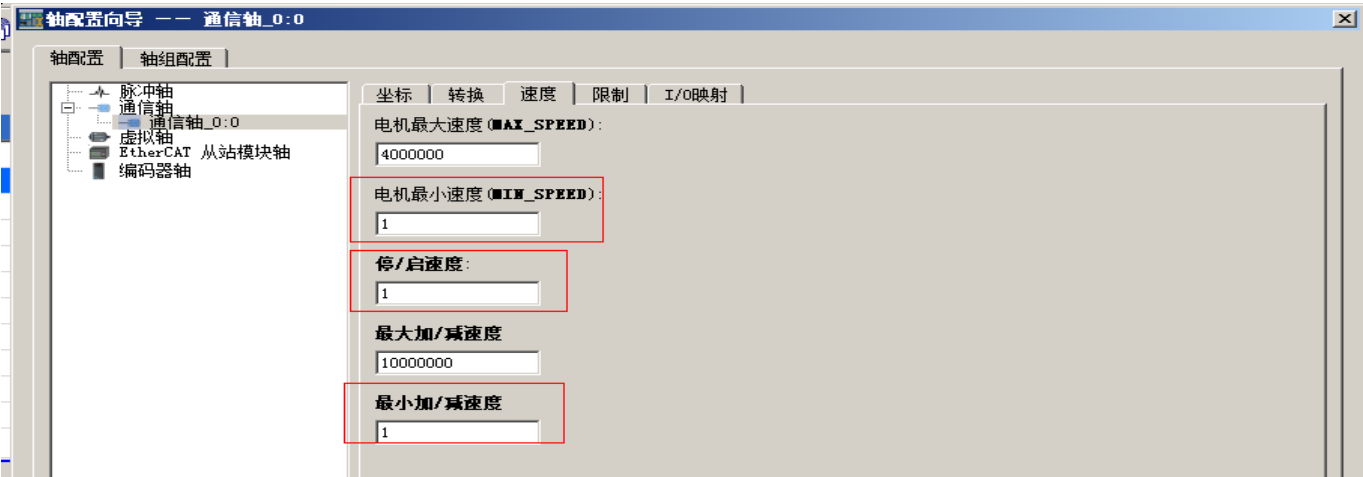
第 9 步，“专家过程数据”下面选中 PDO 列表下第 4 行 16#1A00，然后删除 PDO 内容 16#1A00 下 11 行的空白参数行，删除操作选中要删除的行，右键 /移除



第 10 步，轴配置，点轴配置向导快捷图标，选择通讯轴，右键添加轴，转换页面设置相应的量纲参数
特别注意：如果原来配置过轴，但是又删除了硬件组态的伺服，重新添加了伺服，一定要重新配置轴，不能会出错



第 11 步，最小速度、停/启速度、最小加/最小减速度，都设置为 1



注意 I/O 映射地址不能用作他用，特别注意编程时不要使用使用这些地址



第 12 步，下载硬件组态至 PLC

第二部分、控制使用

第 13 步，监控通讯状态字找到的 EtherCAT 从站的个数 SMB400，EtherCAT 错误 SMB401，第 1 个从站的状态 SMB402，从站 2 状态~从站 64 状态 SMB403~SMB465

SMB	错误描述
SMB400	找到的 EtherCAT 从站的个数
SMB401	<div>EtherCAT 错误:</div> <div>0: 没有错误</div> <div>1: 组态参数错误</div> <div>2: 没有找到从站</div> <div>3: 状态切换错误</div> <div>4: 写组态时发生错误</div> <div>5: 从站个数错误</div> <div>6: 从站不匹配</div>
SMB402	<div>第1个从站的状态:</div> <div>0: 没有连接</div> <div>1: 初始化状态</div> <div>2: 预操作状态</div> <div>4: 安全操作</div> <div>8: 操作状态</div> <div>16#80: 产品 ID 不匹配</div>

	<div>16#81: 厂商 ID 不匹配</div> <div>16#82: SDO 写入出错</div> <div>其它: 错误的状态</div>
SMB403~SMB465	从站2状态~从站64状态

第 14 步，编写 PLC 程序，使用 PLCopen 指令

