绝对值编码器

MODBUS RTU 协议说明书(4.0版)







★在使用编码器前,请完整阅读下面的说明,正确使用!

机械参数		电气参数		
最大转速	6000 转/分	工作电压	10-30Vdc(5Vdc 可定制)	
主轴负载	轴向 40N, 径向 100N	消耗电流	< 50mA (24Vdc)空载	
抗冲击	1000m/s² (6ms),等于100g	输出信号	MODBUS RTU 标准协议	
抗振动	200m/s² (10-2000Hz),等于 20g	线性分辨率	1/4096FS	
允许轴向窜动	±1.5mm	IP 等级	IP65 或 IP68 可定制	
允许径向跳动	± 0.2 mm	工作圈数	4096	
外形结构	60mm 外径, 实心轴, 盲孔轴	工作温度	-40°C~85°C	
连接形式	6 芯屏蔽电缆或航空插头	储存温度	-40°C~85°C	

接线图:

功能	Vcc	GND	MODBUS RTU A	MODBUS RTU B	置位 (可选)	设置允许	屏蔽
颜色	棕色	白色	绿色	黄色	灰色	蓝色	网 (粗红色)

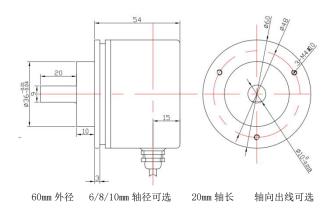
注: 1、设置允许线(蓝色)的使用

设置模式时:编码器蓝色线与棕色线并在一起接正电源。此时,编码器的通讯速率固定为 19200bps。

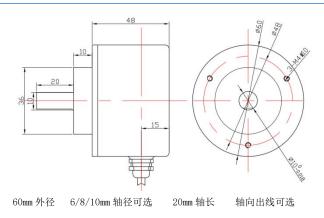
非设置模式: 即正常工作时, 建议将蓝色线与白色线并在一起接电源地线。

2、置位线(灰色)的使用

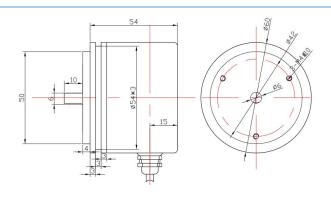
当置位线(灰色)触碰 Vcc 大于 1 秒钟,编码器的当前数据即变为 0(编码器的置位值固定为 0)编码器置位还可以使用指令的方式(具体指令详见例程第一条)



夹紧法兰 (电缆输出或插头输出可选)

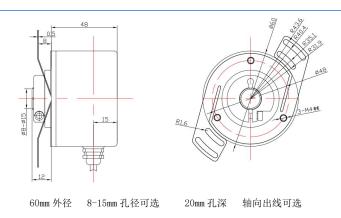


同步法兰/伺服法兰 (电缆输出或插头输出可选)



60mm 外径 6mm 轴径 10mm 轴长 轴向出线可选

盲孔型/半通孔法兰 (电缆输出或插头输出可选)



Modbus 通讯协议说明:

波特率: 4800bps. 9600bps. 19200bps. 38400bps. 115200bps.

帧格式:数据位8位,停止位1位,偶校验,无控制流 (可定制无校验,订货说明)

1: 报文格式说明

命令字03H: 读取参数值

主机请求: 地址 命令字 参数地址 数据长度 校验码

从机响应: 地址 命令字 字节长度 参数值 校验码

命令字04H: 读取测量值

主机请求: 地址 命令字 数据地址 数据长度 校验码

从机响应: 地址 命令字 字节长度 数据信息 校验码

命令字10H: 修改参数值

主机请求: 地址 命令字 参数地址 数据长度 字节长度 参数值 校验码

从机响应: 地址 命令字 参数地址 数据长度 校验码

2: 主从机之间的通讯规约:

主机发送的每一帧数据应包含如下信息(16 进制)

从机地址 命令字 信息字 校验码

从机地址(1 个字节): 从机设备号,主机利用从机地址来识别进行通讯的从机设备。表明由用户设置地址的从机将接收由主机发送来的信息。在一个Modbus网络中每个从机都必须有唯一的地址码,并且只有符合地址码的从机才能响应。

命令字(1个字节): 主机发送的功能码,通知从机执行什么任务。

信息字(N 个字节): 包括进行两机通讯中的各种数据地址、数据长度、数据信息。

校验码(2个字节): 用于检测数据通讯错误,采用循环冗余CRC16校验。

例程

置位指令:

主机发送 01H 05H 00H 00H 校验码

从机回: 01H 05H 00H 00H 校验码

读取测量数据指令:

主机发送 01 04 00 01 00 02 20 0B

注: 01 为编码器通信地址, 04H 为命令字, 00H 01H 为数据地址, 00H 02H 为数据长度, 20H 0BH 为校验码。

从机回: 01H 04H 04H 00H 00H 01H 00H FAH 14H

注: 01 为编码器通信地址, 04H 为命令字, 04H 为数据长度, 00H 00H 01H 00H 为数据, FAH 14H 为校验码。

编码器参数设置还可以使用我公司专用软件及使用方法:请致电我公司索取或至网站下载中心下载(下图)

→ 编码器实时设置软件V4	.1版					_ 🗆	×
				注:使用此软件 设置完成后	时设置允许线 请将设置允许		
编码器实际数据:		编码器当前圈数:	读取	功能码选择:	04 ~		
工作模式		ModBus参数设置					
数据方向:	● 顺时针○ 逆时针	波特率:	115200 ~	校验位选择:	偶校验 ~		
读取当前参数	导入存储参数	地址:	0	сомп:	~	打开	丰口
以 以	寸八行阳 罗奴	(中国人社会, (t)	4096	> 47H452		00 4 4km	
保存当前参数	导出当前参数	每圈分辨率(值):	4090	注:打开串口前串口通信模		益多数配	直

寄存器地址	内容说明	只读
0001	Uint32 高 2 字节	$\sqrt{}$
0002	Uint32 高 2 字节	$\sqrt{}$
0003	Uint32 低 2 字节	$\sqrt{}$
0004	Uint32 低 2 字节	V

软件使用说明: (打开串口前请先根据编码器参数配置串口通讯模式)

1、数据方向

顺时针为正转方向: 面对编码器转轴顺时针旋转编码器数据增加 逆时针为正转方向: 面对编码器转轴逆时针旋转编码器数据增加

2、设置工作时波特率:

设置范围: 4800----115200

3、设置每圈分辨率:即为编码器转一圈编码器输出的数据

1--4096 以内任意设置

4、设置编码器信号地址:

设置范围: 0--127

读取当前参数:

即读取编码器在设置前的当前参数

保存当前参数:

即将当前使用要求修改的参数写入到编码器里。

导出当前参数:

即将保存的当前参数另存到电脑指定的地方存储起来。以便日后再次使用的时候直接导入存储参数即可。

导入存储参数:

即将之前导出的当前参数导入到软件中,即可使用。

Modbus 通讯的注意事项:

- 1. 通讯速率与传输距离是一对矛盾。速率越高,传输距离越近、但也越稳定,反之亦然。
- 2. 在外部电磁干扰强时,外部置位线在对编码器置位需接高电平,但置位结束后建议强制接低电平, 以防止编码器由于外部干扰而突然回零。
- 3. 在外部电磁干扰强时, RS485 接线最好使用双屏蔽电缆。
- 4. 多个编码器接上位机时,由于编码器返回数据没有奇偶校验,故建议在上位机编程时在时间上对各个编码器返回的数据进行区分。
- 5. 当系统中有电动机时,编码器电源需与其他电源隔离。 由于 RS485 电路是差分形式的,A+,B-都是带电压的,常时间接地或接高电平都会造成 RS485 电路损坏

上海锦思瑞自动化科技有限公司技术部