

绝对值编码器

38 单圈 Rs485 自由协议说明书

(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	RS485 自由协议			
抗振动	200m/s²(10-2000Hz),等于 20g	线性分辨率	1/8192FS(最大 262144FS)			
允许轴向窜动	± 1.5 mm	数据刷新时间	小于 1ms			
允许径向跳动	±0.2mm	重复定位精度	2Bit			
外形结构	ト形结构 38mm 外径,实心轴		-40°C~85°C			
连接形式	双绞屏蔽电缆或航空插头	储存温度	-40°C~85°C			

接线图:

功能	Vcc	GND	RS485 A	RS485 B	置位	设置允许	屏蔽
颜色	棕色	白色	绿色	黄色	灰色	蓝色	M

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。

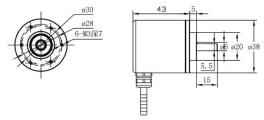
非设置模式:即正常工作时,建议将蓝色线与白色线并在一起接电源地线。

2、置位线(灰色)的使用

当置位线(灰色)触碰 Vcc 大于 100ms,编码器的当前数据即变为置位值(编码器的置位值可任意设置)编码器置位还可以使用指令的方式(具体指令详见例程 3)

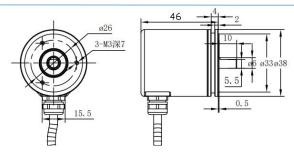
机械尺寸图:

夹紧法兰 (电缆输出或插头输出可选)



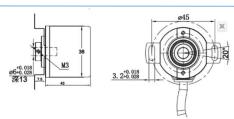
38mm 外径 6mm 轴径 15mm 轴长 轴向出线可选

同步法兰 (电缆输出或插头输出可选)



38mm 外径 6mm 轴径 10mm 轴长 轴向出线可选

盲孔法兰 (电缆输出或插头输出可选)



38mm 外径 6/8mm 孔径 13mm 孔深 轴向出线可选

灏秒科技(苏州)有限公司 www.hmiaotech.com,江苏省苏州市太仓市浏河镇铃美路 8 号滨江兴业港 2 号厂房 3 层 305、306、307、308、309、310 室 Tel: 0512-80600658/13817888308

RS485 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,无奇偶校验,无控制流。

编码器的参数需软件指令对编码器进行设定。

编码器为主动模式时,即编码器主动向上位机发送数据。数据长度为 **16 位 16 进制 ASCII 码**,格式为: MAB>± DATA ✓ ,即:

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16
M	地	址	>	±	DATA							4	_		

其中,"M"为前导字母,>位分割符, ±为符号位。DATA 为数据, ASCII 格式,10 位,由 0~9 构成,范围为-9,999,999,999~+9,999,999。最后是回车符(OD)。

编码器地址为被动模式时,即问答模式。上位机向编码器发送询问指令,指令为 4 位 16 进制 ASCII 码,格式为: H+AB ✓。

AB 为编码器地址,范围为 0 到 99

例程:

1: 读数据: (编码器地址为01时)

	48	30	31	OD												
主机发送指令	前导字母H	地址	<u></u>	回车符												
	4D	30	31	3E	2B	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	0
编码器应答	前导字母M	地址	£ 01	>	±				数据 D	ATA (A	ASCII	格式)				~

2: 编码器置位指令: (编码器地址为01时)

主机发送指令	48	30 31		4C	4D	42	OD	
	前导字母 H	地址 01		字母 L	字母 M	和校验	回车符	
编码器应答	4D	30 31		6C	4D	6D	OD	
	前导字母M	地址 01		地址 01		字母1	字母皿	和校验

编码器参数设置使用我公司专用软件及使用方法:请致电我公司索取(下图)



灏秒科技(苏州)有限公司 www.hmiaotech.com,江苏省苏州市太仓市浏河镇铃美路 8 号滨江兴业港 2 号厂房 3 层 305、306、307、308、309、310 室 Tel: 0512-80600658/13817888308

软件使用说明:

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、设置主/被动模式:

主动模式即为广播式被动模式即为问答式

3、设置 RS485 信号工作时波特率:

设置范围: 4800----115200

- 4、设置每圈分辨率: 即为编码器转一圈编码器输出的数据
 - 1--262144 以内任意设置
- 5、设置编码器 RS485 信号地址:

设置范围: 0--99

- 6、设置置位值:
 - 1、当置位线(灰色)触碰电源正极大于1秒后,编码器的当前值即变为设置的置位值。
 - 2、当发送置位指令给编码器,编码器的当前值即变为设置的置位值。(例程 2)

7、发送间隔时间:

主动发送间隔时间最快可设置 1ms

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。

RS485 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。
- 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 接线最好使用双绞屏蔽电缆。
- 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。

灏秒科技(苏州)有限公司技术部