

A_HMI_V0300Beta2 使用說明

Rev2.0 — 19 July 2018

目次

1.	介	面介紹2
	1.1.	動作選單2
	1.2.	快速工具列
	1.3.	主要功能
	1.4.	連線狀態4
2.	連	泉步驟5
3.	參	數6
	3.1.	參數讀取6
	3.2.	參數寫入7
	3.3.	驅動器參數存檔8
	3.4.	開啟儲存的參數檔8
	3.4.	1. 個別參數寫入10
	3.4.	2. 跟驅動器參數比較11
	3.4.	3. 寫入驅動器12
4.	監	視資料13
4.	監 4.1.	視資料13 介面
4.	監 4.1. 4.2.	視資料13 介面13 觀看 Dynamic Data14
4.	監 4.1. 4.2. 4.3.	視資料13 介面13 觀看 Dynamic Data14 觀看 Monitor Data14
4.	監 4.1. 4.2. 4.3. 4.4.	視資料13 介面13 觀看 Dynamic Data14 觀看 Monitor Data14 觀看歷史紀錄14
4.	監 4.1. 4.2. 4.3. 4.4. 4.5.	兒資料13 介面
4.	4.1. 4.2. 4.3. 4.4. 4.5. 4.6.	見資料 13 介面 13 觀看 Dynamic Data 14 觀看 Monitor Data 14 觀看歷史紀錄 14 監視資料圖表功能 15 數據紀錄器 16
4.	監 4.1. 4.2. 4.3. 4.4. 4.5. 4.6.	見資料
4. 5.	監 4.1. 4.2. 4.3. 4.4. 4.5. 4.6.	見資料
4. 5.	監 4.1. 4.2. 4.3. 4.4. 4.5. 4.6.	見資料
4. 5.	監 4.1. 4.2. 4.3. 4.4. 4.5. 4.6. 診 其	見資料 13 介面 13 觀看 Dynamic Data 14 觀看 Monitor Data 14 觀看歷史紀錄 14 觀看歷史紀錄 14 監視資料圖表功能 15 數據紀錄器 16 斷 17 他功能 18
4. 5. 6.	監 4.1. 4.2. 4.3. 4.4. 4.5. 4.6. 診 (1.1) 6.1.	見資料 13 介面 13 觀看 Dynamic Data 14 觀看 Monitor Data 14 觀看 Monitor Data 14 觀看歷史紀錄 14 監視資料圖表功能 15 數據紀錄器 16 断 17 他功能 18 Multi-Drive 18

*本手冊內容如有變更,恕不另行通知。

1. 介面介紹

介面上主要分成四個區域:

- A:動作選單
- B:快速工具列
- C:主要功能
- D:連線狀態

🙆 A_I	HMI V3.00) Beta2				- 0	×
檔案	檢視	工具	進階	語言 (Language)	幇助	A	
參數	監視資	料診醫	ĥ			В	1
				С			~
							X
							10
							Ψ
							R
							C
說明							
		_					
連接埠	未開啟	D					.::

1.1. 動作選單

檔案

Marchaeler A. Marchaeler A.

[檔案	檢視	工具	進階
×	ļ	氠魰檔案		
	4W	診數另存	為	
	ŧ	睢開		
11				_

- 開啟檔案:開啟驅動器參數檔
- 參數另存為:讀取驅動器參數並存檔
- 離開: 關閉 A HMI

檢視

Marchaeler A. 1998 A. HMI V3.00 Beta2

檔案	檢視	工具	進階	
參數	馬	剾勫器資	料	Ì
	_			-

● 驅動器資料:顯示驅動器基本資料

工具

A_HMI V3.00 Beta2

檔案	檢視	工具	進階	語言 (Langu	age)
[参數	監視資	N	1ulti-Dri 1ulti-Dri	ive ive Lite	-
		R	eset Dri	ive	

- Multi-Drive:開啟 Multi-Drive 功能頁面
- Multi-Drive Lite:開啟 Multi-Drive Lite 功能頁面
- Reset Drive:保留

進階

🔞 A_HMI V3.00 Beta2

檔案	檢視	工具	進階	語言 (Language)
參數	監視資	料診醫	Ż	進階設定

● 進階設定:開啟進階設定頁面

語言

🔞 A_HMI V3.00 Beta2



- 中文(繁):使用繁體中文介面,如果參數說明檔有繁體中文版,則使用繁體中文版參數
- 中文(简):使用簡體中文介面,如果參數說明檔有簡體中文版,則使用簡體中文版參數
- English:使用英文介面,如果參數說明檔有英文版,則使用英文版參數

幫助

🔞 A_HMI V3.00 Beta2

檔案	檢視	工具	進階	語言 (Language)	幇助
參數	監視資	料診醫	ĥ		人機版本資訊

● 人機版本資訊:開啟 A HMI 版本資訊頁面

1.2. 快速工具列

連線:打開通訊埠與驅動器連線



中斷連線:關閉通訊埠



Net IO:開啟 Net IO 頁面



連線設定:開啟連線設定頁面(包含通訊埠與通訊設定)



Alarm Reset: 傳送 Alarm Reset 指令給驅動器



Configure:傳送 Configure 指令給驅動器

C

1.3. 主要功能

參數:包含參數讀取與修改等功能

監視資料:讀取驅動器各項即時資訊

診斷:將驅動器比較重要的參數與監視資料整合在一個頁面,方便使用者分析驅動器狀態與行為。

1.4. 連線狀態

連線狀態包含: 連接埠未開啟(Ready):連接埠未開啟時顯示 連線正常(Fine):連線正常時顯示 連線逾時(Time Out):當驅動器沒有回應時顯示 資料錯誤(Frame Error):當回傳的資料LRC或CRC計算錯誤時顯示 指令拒絕(CMD Deny):當指令無法執行時顯示

2. 連線步驟

Step 1 點擊連線設定



Step 2 設定連線設定

連線設定			x
連接埠			
埠名稱:		COM31	~
每秒傳輸位	〕元:	115200	
資料位元:		8	\sim
同位檢查:		None	~
停止位元:		1	~
通訊設定			
通訊協議:	Modbu	s ASCII	~
🗌 RS485			
Slave ID:	1	01	k.

Step 3 點擊**連線**



連線後主要功能(參數、監視資料與診斷等)會更新顯示資訊

參考畫面如下,另外請注意左下角是否顯示為連線正常 (Fine)

址 II Notor —	D	参數					
Notor —			數1重	預設值	最大值	最小值	Ram
UUN U:	1-01:	Hall sensor 序列	1	1	1	0	1
01h 01	1-02:	馬達極數	8	8	10	2	8
02h 01	1-03:	無載全轉速	4188	4188	65535	0	4188
03h 01	1-04:	順時針方向定義	0	0	1	0	0
04h 01	1-05:	-	0	0	0	0	0
05h 01	1-06:	功率輸出額度	1000	1000	1000	0	1000
06h 01	1-07:	-	0	0	1000	0	0
07h 01	1-08:	-	0	0	1	0	0
08h 03	1-09:	-	128	128	255	0	128
09h 03	1-10:	-	0	0	65535	0	0
0Ah 01	1-11:	-	0	0	65535	0	0
0Bh 01	1-12:	-	10	10	65535	0	10
0Ch 01	1-13:	-	35	35	65535	0	35
ODh O	1-14:	Encoder解析度	2500	2500	65535	0	2500
0Eh 01	1-15:	-	320	320	65535	0	320
0Fh 01	1-16:	-	90	90	65535	0	90
General -							
00h 01	2-01:	SC/CC 模式	0	0	1	0	0
01h 01	2-02:	啟動預力輸出	0	0	300	0	0
02h 03	2-03:	運轉資料來源設定	1	4	7	0	1
03h 01	2-04:	外部輸入調整信號範圍	0	0	1	0	0
04h 02	2-05:	外部輸入信號增益值	186	708	10000	0	186
05h 03	2-06:	外部輸入信號OFFSET	10	10	200	0	10 🗸
月							

3.1. 參數讀取

可以透過滑鼠滾輪或拖曳滾動卷軸來讀取想看的參數。

🔞 A_HI	VI V3.00 I	Beta2								_		×
檔案	檢視	工具 進階	語言 (Language)	幇助						济乱	半計	
參數	監視資料	診斷								/农田/	で判正	·····
位址	ID	参數		數值	預設値	最大值	最小值	Ram			^	1
0402h	04-03:	數位加速時	間第2段	10	10	100	1	10				X
0403h	04-04:	數位加速時	間第3段	10	10	100	1	10				
0404h	04-05:	數位加速時	間第4段	10	10	100	1	10				10
0405h	04-06:	數位加速時	間第5段	10	10	100	1	10				
0406h	04-07:	數位加速時	間第6段	10	10	100	1	10				U
0407h	04-08:	數位加速時	間第7段	10	10	100	1	10				
0408h	04-09:	數位減速時	間第0段	10	10	100	1	10				
0409h	04-10:	數位減速時	間第1段	10	10	100	1	10				
040Ah	04-11:	數位減速時	間第2段	10	10	100	1	10				
040Bh	04-12:	數位減速時	間第3段	10	10	100	1	10				
040Ch	04-13:	數位減速時	間第4段	10	10	100	1	10				
040Dh	04-14:	數位減速時	間第5段	10	10	100	1	10				
040Eh	04-15:	數位減速時	間第6段	10	10	100	1	10				
040Fh	04-16:	數位減速時	間第7段	10	10	100	1	10				
Prote	ct										_	
0500h	05-01:	馬達過溫威	測器類型	2	1	2	0	2				
0501h	05-02:	初期運轉禁	1 Alarm	0	0	1	0	0				
0502h	05-03:	Hall 序列 Al		0	0	1	0	0				
0503h	05-04:	過速 Alarm	轉速	500	5000	10000	0	500				
0504h	05-05:	-		0	0	1000	0	0				
0505h	05-06:	-		0	0	65535	0	0				D.
0506h	05-07:	轉矩限制堵	轉Alarm	3000	3000	65535	0	3000				ĸ
0507h	05-08:	超過轉矩限	制允許時間	300	300	1000	0	300				C
0508h	05-09:	低於轉矩限	制回復時間	600	600	1000	0	600			~	
說明												1
連線正常												.:

3.2. 參數寫入

-990	監視資料	診斷							
位址	ID	參數		數值	預設値	最大值	最小值	Ram	^
/407/L	04-00.	安久1辺川以本時1回15時/F及 またかいまいまった日日からくひ	05-01:馬達洲	品温感測品	漫瀬五川		<u> </u>	x	
408h	04-09:	數1並减速時間第0校					Step .		
1409n 1404n	04-10:	蚁位减迷时间先1枚 曲位试动时目的064	◉ 數值	2					
40AL	04-11:	致心测动不时间第4校 步行:武海咕甲等2段	_						
MOCL	04-12.	數位派遣或問題和	○ 預設値	1					
	04-15.	數位減速時間筆5段			~ ~ ~		~ ~		
140Eb	04-15	數位減速時間第6段	し取べ道	4	0 0 0	0 0	0 0	5 0	
140Fh	04-16-	數位減速時間第7段	○ 最小値	0		12		8	
D	Step 1	SCHEMBRED TELEVITIES		-	0 0 0	0 0	0 0	0 0	
Frote			🔘 Ram	2		4		0	
1500h	05-01:	馬蓬通温鳳測器類型					Step 3	3	
5001	05-02.	初期理轉亲正Alam			_				
1202U	05-03:	Hall (予クリ Alarm ション・ あっと	-	С	B	ack			
DEDAR	05-04:	迥述 Alam 轉述							
1504n 1505b	05-05:		7	8		9			
1506b	05-00.	- 藕钜限到性和藕(larm							
)507h	05-07.	款温藏拓限制在許吨問	4	5		6	OK		
15081	05-00.	低於轉矩限制同復時間							
1509h	05-10-	-	1	2		3			
150Ah	05-11:								
50Bh	05-12:			D	M	ore			
)50Ch	05-13:								
50Dh	05-14:			700	700	4000	700	700	
50.51	05-15-	温带/雷流/白漆播雪!		0	Ο	1	Π	0	¥

Step 1: 滑鼠雙擊想要修改的參數,雙擊後會出現一個小算盤 (如上圖)

Step 2: 設定想要的值 (可以透過滑鼠點擊數字或者使用鍵盤)

Step 3: 點擊 Ok

Step 4: 點擊 C (Configure)

3.3. 驅動器參數存檔

Step 1: 點擊檔案 -> 參數另存為

🚳 A_HMI V3.00 Beta2

檔算	Ę	檢視	工具	進階						
	Ŗ	割 啟檔案								
	參數另存為									
		開								

Step 2: 等待數秒

Step 3:	存檔
---------	----

🚳 另存新檔				×
← → 、 ↑ □ 、本根	幾 > 桌面 >	ٽ ~	搜尋 桌面	م
組合管理 ▼ 新増資料3	灰			:=: • ?
本機	名稱 ^	修改日期	類型	大小
1 3D 物件	A_HMI_V2_08	2017/1/11 下午 0	檔案資料夾	
↓ 下載	A_HMI_V0300_Beta	2018/4/2 下午 04	檔案資料夾	
▲ 文件	E02VDU1_V0401b_20180322_R10_DC	2018/3/23 下午 0	檔案資料夾	
	F02_MDB_V3_00	2018/3/2 下午 01	檔案資料夾	
		2018/2/27 下午 0	檔案資料夾	
	孔 Google 雲端硬碟	2016/2/16 上午 1	捷徑	2 KB
■ 圖片	Test.PEL2	2018/3/2 下午 03	PEL2 檔案	6 KB
📕 影片	Test2.PEL2	2018/3/9 下午 06	PEL2 檔案	6 KB
骗 Windows7_OS I				
Application (D:)				
檔案名稱(<u>N</u>): Test2				~
存檔類型(<u>T</u>): (Produ	uct EEP Loader2) (*.PEL2)			~
▲ 陽藏資料夾			存檔(<u>S</u>)	取消

3.4. 開啟儲存的參數檔

Step 1: 點擊檔案->開啟檔案



-					
🚳 開啟					×
← → ~ ↑ 🔜 > 本機	> 桌面	ī >	~ ♂ 搜	尋 桌面	Q
組合管理 ▼ 新増資料夾				=== -	
🔜 本機	^	名稱 ^	修改日期	類型	大小
👕 3D 物件		A_HMI_V2_08	2017/1/11 下午 0	檔案資料夾	
📕 下載		A_HMI_V0300_Beta	2018/4/2 下午 04	檔案資料夾	
∰ 文件		E02VDU1_V0401b_20180322_R10_DC	2018/3/23 下午 0	檔案資料夾	
		F02_MDB_V3_00	2018/3/2 下午 01	檔案資料夾	
		- 不常用連結	2018/2/27 下午 0	檔案資料夾	
臭甶	ч.	🔒 Google 雲端硬碟	2016/2/16 上午 1	捷徑	2 K
▶ 圖片		Test.PEL2	2018/3/2 下午 03	PEL2 檔案	6 K
📕 影片		Test2.PEL2	2018/3/9 下午 06	PEL2 檔案	6 K
🏪 Windows7_OS (C:)					
Application (D:)					
👳 Trumman (\\TWTIDC0	1				
Work Data (E)					
	× <	¢			>
檔案名稱	(N): T	Fest2.PEL2	~ Pr	oduct EEP Loader	s (*.PEL, * ~
					T- NV
				開馭((2) ▼	取消

Step2: 選擇檔案,並按下開啟

Step3: 接著出現開啟的參數

🔡 C:\l	Jsers\Ch	aim.Chen\Desktop\Test2.PEL2						- 🗆 X
Addrees	ID	Parameter	Value	Def	Max	Min	Ram	^
Motor	·							
0100h	01-01:	Hall sensor 序列	1	1	1	0	1	
0101h	01-02:	馬達極數	8	8	10	2	8	
0102h	01-03:	無載全轉速	4188	4188	65535	0	4188	_
0103h	01-04:	順時針方向定義	0	0	1	0	0	
0104h	01-05:	-	0	0	0	0	0	
0105h	01-06:	功率輸出額度	1000	1000	1000	0	1000	
0106h	01-07:	-	0	0	1000	0	0	
0107h	01-08:	-	0	0	1	0	0	
0108h	01-09:	-	128	128	255	0	128	
0109h	01-10:	-	0	0	65535	0	0	
010Ah	01-11:	-	0	0	65535	0	0	
010Bh	01-12:	-	10	10	65535	0	10	
010Ch	01-13:	-	35	35	65535	0	35	
010Dh	01-14:	Encoder解析度	2500	2500	65535	0	2500	
010Eh	01-15:	-	0	0	65535	0	0	
010Fh	01-16:	-	0	0	65535	0	0	
Gener	al							
0200h	02-01:	SC/CC 模式	0	0	1	0	0	
0201h	02-02:	啟動預力輸出	0	0	300	0	0	
0202h	02-03:	運轉資料來源設定	1	4	7	0	1	武勝動器參數比較
0203h	02-04:	外部輸入調整信號範圍	0	0	1	0	0	
0204h	02-05:	外部輸入信號增益值	708	708	10000	0	708	寫入驅動器
0205h	02-06:	外部輸入信號OFFSET	10	10	200	0	10	

檔案開啟完成後,有三個功能可以使用,分別為個別參數寫入、跟驅動器參數比較以及寫入驅動器。

3.4.1. 個別參數寫入

Step 1: 滑鼠雙擊想要寫入的目標參數

Step 2: 點擊是(Y)

🔞 A_HMI V3.00 Beta2 × 檔案 檢視 工具 進階 語言(Language) 幇助 🐲 🔜 F:\E02_Code\E02_VDU1\E02_VDU1_V4_02\FWEEP\E02VDU1_V0402_20180517_R10_Encoder_Gener... \times 預設值 最大值 最小值 Ram 位 位址 數值 ID 參數 04 04 X Motor 0100h 01-01: Hall sensor 序列 1 1 1 0 1 04 04 04 04 04 10 0101h 01-02: 馬達極數 8 8 10 2 8 01-03: 無載全轉速 0102h 4188 4188 65535 Π 4188 Ô 0103h 01-04: 順時針方向定義 n. n. 1 Π Π 0104h 01-05: 0 0 0 0 0 0105h 01-06: 功率輸出額度 1000 1000 1000 0 1000 04 04 0106h 01-07: 0 1000 0 0 0 0107h 01-08: 0 0 1 0 0 0108h 01-09: 12 寫入 02-01: 數值 05 0109h 01-10: 0 -05 0109h 05 010Bh 05 010Bh 05 010Ch 0 01-11: . 01-12: 10 確定要寫入 0 ? ? 35 25 32 01-13: Step 2 05 010Dh 01-14: Encoder解析度 05 010Eh 05 010Fh 01-15: 90 是(Y) 01-16: 否(N) Step 1 09 General 05 05 0200h 02-01: SC/CC 模式 0 0 0 1 0 0201h 02-02: 啟動預力輸出 n n 300 n Ū 05 跟驅動器參數比較 0202h 02-03: 運轉資料來源設定 4 4 7 0 4 05 05 R 0203h 02-04: 外部輸入調整信號範圍 0 0 0 0 1 0204h 02-05: 外部輸入信號增益值 708 708 10000 0 708 寫入驅動器 05 02-06: 外部輸入信號OFFSET 10 0205h 10 200 10 0 05 0 = 0 = SC Mode, 1 = CC Mode 連線正常

3.4.2. 跟驅動器參數比較

Step 1: 點擊跟驅動器參數比較

🔞 A_HMI V3.00 Beta \times 檔案 檢視 連接 工具 進階 語言 (Language) 幇助 🀲 🖳 C:\Users\Chaim.Chen\Desktop\Test2.PEL2 \times _ A Addrees ID Parameter Value Def Max Min Ram Motor 01 0100h 01-01: Hall sensor 序列 1 0 1 1 1 01 0101h 01-02: 馬達極數 8 8 10 8 2 01 0102h 01-03: 無載全轉速 4188 65535 0 4188 4188 01 0103h 01-04: 順時針方向定義 0 0 1 0 0 01 0104h 01-05: 0 0 0 0 0 0105h 01-06: 功率輸出額度 1000 1000 1000 1000 0 01 0106h 01-07: 1000 01 0 0 0 0 -0107h 01-08 0 Π 01 n. 1 0 0108h 128 255 01 01-09: -128 0 128 01 0109h 01-10: -0 0 65535 0 0 01 01 010Ah 01-11: 0 0 65535 0 0 010Bh 10 65535 01-12: 10 0 10 010Ch 01-13: 35 65535 Ω 01 35 35 010Dh Encoder解析度 2500 2500 65535 2500 01 01-14: 0 01 010Eh 01-15: 0 0 65535 0 0 010Fh 01-16: 0 0 65535 0 0 01 General Step 1 0200h SC/CC 模式 02 02-01: 0 0 1 0 0 02 0201h 02 0201h 02 0202h 02 0203h 02 0203h 02 0204h 02 0205h 02-02: 啟動預力輸出 0 0 300 0 0 跟驅動器參數比較 02-03: 運轉資料來源設定 7 0 1 4 1 R 02-04: 外部輸入調整信號範圍 0 0 1 0 0 寫入驅動器 02-05: 外部輸入信號增益值 708 10000 708 708 0 02-06: 外部輸入信號OFFSET 200 10 10 0 10 說 進行中,請耐心等待... 點擊後等待數秒鐘

連線正常

Step 2: 等待數秒鐘後出現一個小視窗,點擊確定

Step 3: 拖曳滾輪觀看哪裡有差異 (不一樣的地方用黃色標記)

位址	ID	參數	數值	預設值	最大值	最小值	Ram	Step 3
Moto	r							
0100h	01-01:	Hall sensor 序列	1	1	1	0	1	
0101h	01-02:	馬達極數	8	8	10	2	8	
0102h	01-03:	無載全轉速	4188	4188	65535	0	4188	
0103h	01-04:	順時針方向定義	0	0	1	0	0	
0104h	01-05:	-	0	0	0	0	0	
0105h	01-06:	功率輸出額度	1000	1000	1000	0	1000	
0106h	01-07:	-	0	0	1000	0	0	
0107h	01-08:	-	0	0	1	0	0	
0108h	01-09:	-	128	1	2	×	128	
0109h	01-10:	-	0	o Ste	ep 2		D	
010Ah	01-11:	-	0	0			D	
010Bh	01-12:	-	10	1 元成 / / / / / / / / / / / / / / / / / /	左 20 歩天	±=	10	
010Ch	01-13:	-	35	3 587	月20週11	138	35	
010Dh	01-14:	Encoder解析度	2500	2			2500	
010Eh	01-15:	-	320	3	10	-	320	
010Fh	01-16:	-	90	9	12世。	Æ	90	
Gener	al							
0200h	02-01:	SCICC 模式 不一樣的均	地方 0	0	1	0	0	
0201h	02-02:	啟動預力輸出		0	300	0	0	9日期回転も9日本会会にしたな
0202h	02-03:	運轉資料來源設定	4	4	7	0	4	此代制理型月春春季的代白戰災
0203h	02-04:	外部輸入調整信號範圍	<u> </u>	0	1	0	0	
0204h	02-05:	外部輸入信號增益值	708	708	10000	0	708	寫入驅動器
0205h	02-06:	外部輸入信號OFFSET	10	10	200	0	10	

C

3.4.3. 寫入驅動器

Step 1: 點擊寫入驅動器

Step 2: 點擊**是(Y)**

_							
0	А	HN	/IE	V3.	.00	Beta	2

A_HMIV	3.00 Beta	2								×
業 積れ	R 工具 02_Code		帮助 \FWEEP\E02V	/DU1_V04(02_20180)517_R10	_Encod	er_Gene	r — 🗆	×
位址	ID	參數	數值	預設値	最大值	最小值	Ram			^
Motor										
0100h	01-01:	Hall sensor 序列	1	1	1	0	1			
0101h	01-02:	馬達極數	8	8	10	2	8			
0102h	01-03:	無載全轉速	4188	4188	65535	0	4188			
0103h	01-04:	順時針方向定義	0	0	1	0	0			
0104h	01-05:	-	0	0	0	0	0			
0105h	01-06:	功率輸出額度	1000	1000	1000	0	1000			
0106h	01-07:	-	0	0	1000	0	0			
0107h	01-08:	-	0	0	1	0	0			
0108h	01-09:	-	12 將會	動檔寫入	驅動器			×		
0109h	01-10:	-	0							
010Ah	01-11:	-	0	_						
010Bh	01-12:	-	10	2 確	定要執行?					
010Ch	01-13:	-	35							
010Dh	01-14:	Encoder解析度	25	Step 2						
010Eh	01-15:	-	32							
010Fh	01-16:	-	90	是(<i>Y</i>)	1)否	V)			
Gener	al			L						- 11
0200h	02-01:	SC/CC 模式	0	0	1	0	0			
0201h	02-02:	殷勤預力輸出	0	0	300	0	0			
0202h	02-03:	運轉資料來源設定	4	4	7	0	4		跟驅動器參數比較	
0203h	02-04:	外部輸入調整信號範圍	0	0	1	0	0	Step 1	L	
0204h	02-05:	外部輸入信號增益值	708	708	10000	0	708	· ·	寫入驅動器	
0205h	02-06:	外部輸入信號OFFSET	10	10	200	0	10			-
다랐						-				
70/4%										.::
正受										

Step 3: 等待數秒鐘後出現一個完成視窗,點擊確定。



Step 4: 驅動器重新上電

4. 監視資料

4.1. 介面

監視資料在介面上有三個區塊:

A:監視資料本身

B:監視項目:選擇想要監視的項目,主要分為 Dynamic Data、Monitor Data 以及歷史紀錄

C:數據紀錄器:可以將畫面中的監視資料長時間記錄起來的工具

🔞 A_HI	VI V3.00 B	eta2			- 🗆	×
檔案	檢視]	L具 進階 語言 (Language)	幇助			
绕曲	監視資料	診eff A			В	,
28.20	miniai	8/ P401			医泪道日	<u>الا 1</u>
位址	代碼	項目	數值	說明		
0000h	Data01	馬達狀態	7	0 = Stop, 1 = Starting, 2 = Running, 3	💿 Dynamic 🛛 🛛 🗸 🗸	× 1
0001h	Data02	過載Flag	0	0=正常,1=過載		
0002h	Data03	當前轉速	0	單位: RPM	🔾 Monitor User 🗸	IO
0003h	Data04	報警狀態	0	0=正常,1=過電流,2=過載,3=Hall,		
0004h	Data05	當前轉向	0	0 = CW, 1 = CCW	○ 歴史紀錄 Alann ∨	
0005h	Data06	目標轉速	0	單位: RPM		
0006h	Data07	當前目標轉速	0	單位: RPM		
0007h	Data08	輸出功率	0	單位:₩		
0008h	Data09	實體I/O輸入狀態	0	每個位數表示一個輸入狀態;例…		
0009h	Data10	驅動電壓	2413	單位:0.01V		
000Ah	Data11	輸出電流	8	單位:0.01A		
000Bh	Data12	輸出Duty	0	單位:0.1%		
000Ch	Data13	輸出平均電流	5	單位:0.01A		
000Dh	Data14	扭矩限制	5700	單位:0.01A		
000Eh	Data15	限制狀態	1	每個位數表示一種限制狀態;xxx		
000Fh	Data16	轉速輸入訊號等效電壓	0	單位:0.01∀		
					C	
						R
					數據記錄器	1
						С
						~
					開始	
連線正常						

4.2. 觀看 Dynamic Data

Step 1: 點選 Dynamic

Step 2: 點選想要觀看的 Page

PageO 🗸 🗸	
Page0 Page1 Page2 Page3 Page4 Page5 Page6 Page7	
Page8 Page9 Page10	
	Page0 Page1 Page2 Page3 Page4 Page5 Page6 Page7 Page8 Page9 Page9 Page10

4.3. 觀看 Monitor Data

Step 1: 點選 Monitor

Step 2: 點選想要觀看的項目

監視項目

🔿 Dynamic	PageO 🗸 🗸
Monitor	User 🗸
○ 歴史紀錄	Alarm 🗸

4.4. 觀看歷史紀錄

Step 1: 點選歷史紀錄

Step 2: 點選想要觀看的項目



4.5. 監視資料圖表功能

滑鼠雙擊想要觀看的項目,會跳出此項目的圖表視窗,如下圖,其中水平軸的單位為取樣資料數。



圖表中的功能包含:

A: 從原點

勾選此項目表示圖表中的縱軸原點為0,反之為自動偵測範圍

B: 暫停/繼續

暫停或繼續數據更新

C: 存圖

將圖表存成檔案

D: 清除

清除圖表資料

4.6. 數據紀錄器

此功能可以將畫面中的監視資料長時間記錄起來。

Step 1: 點擊**開始**

Step 2: 輸入檔案名稱並點擊**存檔**

另存新檔				;	<		
→ * ↑ 🗖	> 本機 > 桌面 >	ٽ ~	搜尋 桌面	م	百日		
目合管理 ▼ 新増	資料夾			EE 🔻 ?	namic	PageO	~
]] 3D 物件	▲ 名稱	^	修改日期	類型		ITaan	
🖊 下載			2018/7/19)下午1 檔室咨	nitor 制:	User	~
🔮 文件	不常用連結		2018/5/23	3 下午 1 檔案資	料史紀錄	Alarm	\sim
▶ 音樂	🔒 Google 雲端硬碟		2016/2/16	5 上午 1			
桌面	lnit.txt		2018/6/15	5 上午 1 文字文	件		
■ 圖片							
📲 影片							
🏪 Windows7_09	5 I						
🕳 Application (D);)						
🛖 Trumman (\\T	w						
🕳 Work Data (F:)	< <				>		
檔案名稱(N):	Test				-		
存檔類型(T):	DataLogger (*.txt)				~		
隱藏資料夾		Step 2	存檔(S)	取消	2 徐 嬰		
					.::		_
				Step 1		開始	

Step 3: 點擊結束



存下來的檔案為文字檔,打開後如下圖:最左邊為取樣時間,接著就是資料了,資料排列按照順序,從 Data01、 Data02...一直到最後一個 Data。



5. 診斷

診斷工具結合了部分參數與監視資料,方便使用者了解驅動器的各項狀態。 對於每一個診斷項目,包含底下幾項子項目: 來源 / 參數:控制此項目的來源或者相關參數。 狀態 / 數值 / 功能:此項目的狀態、數值或者功能。

說明:此項目相關資訊。

🚳 A_HMI V3.00 Beta2			-		×
檔案 檢視 工具 進	階 語言 (Language) 养	ま見力			
參劇 監視資料 診斷					····· 2
	本 酒) 会会		40 00	•	11
視日	米源/梦數	机想/颤111/5/98	54.99		1
Motor State					
馬達狀態	NA	7 Moving	用來指示馬達工作狀態		10
異常狀態	NA	0 正常	異常指引		
Monitor Data				_	D
BusV電壓	B+輸入電壓	2411	單位: 0.017		\mathbf{T}
輸出電流	NA	47	單位: 0.01A		
馬達實際轉速	馬達回饋訊號	0	單位: RPM		
OP Data					
控制模式	<u>参數 08-01</u>	O Speed	0 = Speed, 1 = Duty, 2 = Position		
轉速調整方法	参数 02-10	0 Single	決定轉速調整方法		
運轉資料來源設定	<u>參數 02-03</u>	1	決定運轉資料來源		
Digital Num.	IO輸入	0	$M2 \times 4 + M1 \times 2 + M0$		
目標轉速	<u>参數 03-09</u>	0	單位: RPM		
Duty輸出	NA	1	單位:0.1%		
加速度時間	<u>參數 04-01</u>	40	單位:0.1s		
減速度時間	<u>參數 04-09</u>	40	單位:0.1s		
轉矩限制	<u>參數 07-01</u>	5700	單位: 0.01 A		
IO State				-	
實體IO X1	<u>參數 06-01</u>	OFF 1 S/S(SC)/FWD(CC)	狀態與功能		
實體IO X2	<u>參數 06-02</u>	OFF 2 CCW/CW(SC)/RE	狀態與功能		D
實體IO X3	<u>参數 06-03</u>	OFF 5 FREE	狀態與功能		TX.
實體IO X4	<u>參數 06-04</u>	OFF 8 ALM-RST	狀態與功能		С
實體IO XH	<u>參數 06-05</u>	OFF 10 M0	狀態與功能	~	~
單位:0.1秒					
					_
連線正常					

當來源 / 參數顯示為藍色時,可以使用滑鼠雙擊此項目,雙擊後可以打開此項目的設定頁面。

8、 18511元員科 62801							_
	來源/參數		狀態/數值	/功能	說明		<u>^</u>
Motor State		08-01:控制椅	載式			x	- 1
⁹ 達狀態 常狀態	NA NA	◉ 數值	0			= 形式 观察	
Monitor Data		 預設値 	0				- 11
usV電壓	B+輸入電壓	-					
出電流	NA	○ 最大値	2 0	0 0 0	0 0 0 0		
達實際轉速	馬達回饋訊號	○ 晨小値	0	12	8		
DP Data		O as line	0	0 0 0	0 0 0 0		
制模式	<u>參數 08-01</u>	🔘 Ram	0	4	0	, 2 = Position	
速調整万法 轉換料本源熱安	<u>参数 U2-10</u> 会表 02.02						
弊貞和牧心思認ルE oital Num	<u>参数 02-05</u> IO動入		_			MO	
標轉速	参数 03-09	-	C	Back		10	
ity輸出	NA	7	0	0			
速度時間	<u>参數 04-01</u>	· ·	0	3			
速度時間	<u>參數 04-09</u>	4	5	6	OK		
矩限制	<u>参數 07-01</u>	-			- On		
D State		1	2	3			-
體IO X1	<u>參數 06-01</u>						
體IO X2	<u>參數 06-02</u>	0)	More			
REIU X.3 REIO X.4	<u> 学数 Ub-U3</u>						
	参数 06-05		OFF 10 M	1	状態血力能		
Second 1 - Dute 9. D14				-			
Speed, I = Duty, 2 = Posit	ion						

6. 其他功能

6.1. Multi-Drive

點擊**工具-> Multi-Drive**

🚳 A_HMI V3.00 Beta2							
	檔案	檢視	I.		進階	語言 (Langu	age)
4	劉	監視資					
Γ	位址	ID	Multi-Drive Lite				
	0501n 0502h	U⊃-U2 N5-N3		R	eset Dri	ive	

跳出 Multi-Drive 工具視窗

Multi-Drive V1.01								
Step 0 : 固定項目	Step 1 : 驅動器數量	-Step 2 : 18	別驅動器指	숙				
ID FC	SubID Num		SubID	Echo	CMD		Data 1	Data 2
00 101	01 ~	Driver 1	1	\checkmark	0 = IStop(立即停止)	~	0	0
		Driver 2	2	\checkmark	0=IStop(立即停止)	\sim	0	0
注:		Driver 3	3 🔺	\checkmark	0=IStop(立即停止)	\sim	0	0
1.Echo = 驅動器是召	后回傳資料	Driver 4	4 🔺	\checkmark	0=IStop(立即停止)	\sim	0	0
(沒勾選Echo = 讓	CMD加上100)	Driver 5	5	\checkmark	0=IStop(立即停止)	~	0	0
2. 以下指令 Data1, D	ata2 需為0(無功能)	Driver 6	6	\checkmark	0=IStop(立即停止)	~	0	0
IStop, JGO, Free, SV	ON, SVOFF, NULL	Driver 7	7 🌲	\checkmark	0 = IStop (立即停止)	~	0	0
3. 以下指令 Data1需。	為0(無功能), Data2 = 轉速	Driver 8	8	\checkmark	0=IStop(立即停止)	~	0	0
JGF, JGR, JGS, JG								
4. 以下指令 Data1 = f	位置High, Data2 = 位置Low							
IMR, MR, MA, CS	, CMR, CMA				D		В	傳送指令
				—				
傳送 (Sent Data)					接收 (Received Data)			
			(士戶)					2 = 0.4
			清除					清除

介面上主要分4個區塊

A: Multi-Drive 指令編輯

- B: 傳送指令按鈕
- C: 傳送資料顯示
- D: 接收資料顯示

6.2. Multi-Drive Lite

點擊工具-> Multi-Drive Lite

Marchaeler A. Marchaeler A.

	檔案	檢視	工具	進階	語言 (Langu	age)
ſ	參數	監視資	Multi-Drive			
	습步	ID	N	/ulti-Dri	ve Lite	
	UTOCO U	02-02	R	leset Dri	ve	
	0502b	05-03				

跳出 Multi-Drive Lite 工具視窗

Multi-Drive Lite V1.00								
_Step 0:固	定項目	、 Step 1 : 驅動器數量——	_Step 2 : 個	別驅動器指令	à			
ID	FC	SubID Num		SubID	CMD		Data	Echo
00	65	01 ~	Driver 1	1	0 = IStop(立即停止)	~	0	0
			Driver 2	2	0 = IStop (立即停止)	\sim	0	0
			Driver 3	3 🔺	0 = IStop (立即停止)	\sim	0	0
			Driver 4	4 🔺	0=IStop(立即停止)	\sim	0	0
			Driver 5	5	0=IStop(立即停止)	~	0	0
			Driver 6	б 🔺	0=IStop(立即停止)	~	0	0
			Driver 7	7 🔶	0=IStop(立即停止)	~	0	0
			Driver 8	8 🔺	0=IStop(立即停止)	~	0	0
С					D		В	傳送指令
Andre State of a state of								
博珐 (Sent	t Data)				接收 (Received Data)			
				清除				清除

介面上主要分4個區塊

A: Multi-Drive Lite 指令編輯

- B: 傳送指令按鈕
- C: 傳送資料顯示
- D: 接收資料顯示

修訂紀錄

REV	Date	Remark
1.0	20180411	1 st Release.
2.0	20180719	2 nd Release.

創盟電子工業股份有限公司

新北市中和區立德街 95 號 5 樓 電話: +886-2-2225-9655 傳真: +886-2-2225-9656 網址: <u>http://www.trumman.com.tw</u>