

Modbus 是Schneider Automation Inc. 的注册商标。



Advantech AMAX-5570 build-in Modbus RTU+AZ

最后更新 2023年8月

<u>设置手册</u> Modbus RTU

AZ系列

- ・mini驱动器 RS-485通讯型
- ・内藏定位功能型
- ・带RS-485通信的脉冲序列输入型

研华科技股份有限公司

AMAX-5570 边缘控制器(软件: CODESYS IDE SP1820)

Modbus通信连接和简单操作的流程。





- (1)实际建构系统时,除了确认构成系统的各机器、设备的规格外,机器设备的使用方式须考虑相对 于额定及性能具备充足的裕度,并采取万一故障时也能将危险减到最低的安全回路等安全对策。
- (2)为了安全地使用系统,请取得构成系统的各机器、设备的手册或使用说明书,并仔细确认「安全 注意事项」、「安全要点」等安全相关注意事项及文件内容。
- (3) 系统应符合的规格及法规或规范,请客户自行确认。
- (4) 未获东方马达总公司允许,禁止复印、复制、转发本数据之部分或全部内容。
- (5)本数据记载内容,为 2023 年 8月时之最新信息。本数据内容可能因产品改良而未经预告即径行 变更。
- (6)本数据仅记载建立机器通讯连接的步骤,并无记载机器个别操作、设置及配线方式。通讯连接步骤以外的详细内容,请参阅对象产品的使用说明书。

适用产品和使用说明书

Oriental motor

Advantech AMAX-5570 build-in Modbus RTU+AZ

■适用产品

AZ系列 / 搭载AZ系列电动作动器 AC电源输入 / DC电源输入

- ・内藏定位功能型
- ・带RS-485通信的脉冲序列输入型
- mini驱动器 RS-485通讯型

■准备

请准备使用说明书和用户手册。 可至东方马达网站下载。

请根据需要准备相关使用说明书。

| 1 | HM-60259B | AZ系列 功能编 |
|---|-----------|---|
| 2 | HM-60318B | AZ系列 / 搭载AZ系列 电动模块产品 AC电源输入 ・内藏定位功能型 / ・带RS-485通信的脉冲序列输入型/ 脉波列输入型 使用说明书 驱动器篇 |
| 3 | HM-60319B | AZ系列 / 搭载AZ系列 电动模块产品 DC电源输入 · 内藏定位功能型 / · 带RS-485通信的脉冲序列输入型/ 脉波列输入型 使用说明书 驱动器篇 |
| 4 | HM-60444B | AZ系列 /搭载AZ系列电动传动装置 ・mini驱动器 RS-485通讯型 |





AZ系列 AC电源输入

AZ系列 DC电源输入



AZ系列 mini驱动器 RS-485通讯型

※说明书可能定期更新,请至官网下载最新版本。



4

Oriental motor

Advantech AMAX-5570 build-in Modbus RTU+AZ

| | MEXE02 Ver. 4 | 产品 | 型号 |
|-----------------|--|----------|--|
| | | CPU单元 | AMAX-5570 + CODESYS Control RTE (Advantech x86 控制器) |
| E | thernet电缆线 | 串行通信单元 | AMAX-5570 build-in (Advantech) |
| مع من فن 0 و | AMAX-5570 | 程序编译软件 | CODESYS IDE SP1820 (Advantech) |
| | | 通讯电缆 | 双绞线 (Shielded Twisted Pair cable) |
| T | A A A A A A A A A A A A A A A A A A A | AZ系列 | AZD-KR2D |
| | | | MEXEO2 Ver.4 |
| NI HON | | 文持软件 | ※请使用最新版本 |
| | 80 00000000000000000000000000000000000 | | |

本手册以mini驱动器RS-485通信型为例。 其他AZ系列也可用同样的设定来驱动马达。





AZ系列 mini驱动器 RS-485通讯型

AZD-KR2D





AZ系列AZ系列AC电源输入DC电源输入

号机编号 (从站地址)示例



Advantech AMAX-5570 build-in Modbus RTU+AZ



AZ驱动器的号机编号 (从站地址)设定



Advantech AMAX-5570 build-in Modbus RTU+AZ

AZ驱动器的号机编号 (从站地址)设定。 通过切换驱动器正面的旋转开关来设置号机编号 (从站地址)。 本手册为连接1台驱动器,将号机编号 (从站地址)设定为 1。

■AZD-□D / AZD-□X的「号机设定开关」设定







■AZD-KR2D的「号机设定开关」设定

下图为出厂时设定的状态。

重要

设定开关时,请重新接通主电源和控制电源。如果不重新接通主电源和控制电源,设定将不会变为有效。



预先准备



RECE

藏

■RS-485 通讯电缆线的连接(CN3) 与AMAX-5570的串行通信端子连接。 参考AZ系列 mini驱动器 RS-485通讯型,请检查连接。 连接RS-485(2线式)接线示例。

AMAX-5570







开启桌面CODESYS V3.5软件,于CODESYS IDE中创建一个新项目。 (此例软件版本为V3.5 SP18 patch2)



| | | • | |
|------|---------------------|--------------|-------|
| File | e Edit View Project | Build Online | Debug |
| 管 | New Project | Ctrl+ | +N |
| 2 | Open Project | Ctrl+ | ۰O |
| | Close Project | | |
| H | Save Project | Ctrl | +S |
| | Save Project as | | |
| | Project Archive | | - • |
| | Source Upload | | |
| | Source Download | | |
| 6 | Print | | |
| | Print Preview | | |
| | Page Setup | | |
| | Recent Projects | | • |
| | Exit | Alt+ | F4 |





请依据引导设定,进行AMAX控制器的控制。







将编程软件(自身计算机)与实际控制器硬件(Run Time Engine)连接。



② 点击 Gateway,将自身计算机与AMAX控制器连接。







如下设定。

| Gateway | × | (1 |
|--|--|----|
| Name Gateway-2 Driver TCP/IP | | |
| IP-Address localhost Port 1217 | | |
| | | |
| | | |
| The setting 'IP-Address' can be address for the gateway. This gateway running on another Pr begin with "dns:" | e used to specify an IP address or DNS is useful if you want to connect to a remote C or device. If you use DNS the address must | |
| By default, this setting is 'loca' your PC. | lhost' to directly connect to the gateway on | |
| | | |
| | OK Cancel .:: | |

| 1. | 一般情况皆用网络(TCP/IP)建立, | 可用固定之区网IP处理 |
|----|---------------------|-------------|
| | 此例尚未设定IP(Localhost) | |

| A Device X | • |
|--------------------------------|---|
| | ^ |
| Network Path to the Controller | |
| Gateway-1:00AA | |
| □ | _ |
| WINDOWS-CNR392K [0115] | |
| 2 💮 WINDOWS-TAB940A [00AA] | |
| | |
| | |
| | |
| | |

② 选择欲连接之控制器硬件 此例控制器同样为WINDOWS系统_ID TAB940A[00AA]



如果可以正常的连接,则如下所示。

程序项目设置





Advantech AMAX-5570 build-in Modbus RTU+AZ

进行Modbus RTU(RS-485)的通信设定。



Oriental motor

Advantech AMAX-5570 build-in Modbus RTU+AZ

🗕 🕂 🗙

选择Modbus通讯,建立Modbus。

| Action Append device O Insert device (|) Plug device 이 U | Jpdate device | | | |
|---|----------------------------|------------------------|--------------|------------------------|---|
| String for a full text search | Vendor | <all vendors=""></all> | | ~ | Devices 🗸 🗸 |
| Miscellaneous Fieldbuses Fieldbuses Fieldbuses EtherCAT EtherNet/IP Fieldbuses Fieldbuses EtherNet/IP Fieldbuses Field | ① 点击 3S - Smart Softwar | e Solutions GmbH | 4.1.0.0 | A serial COM Port on a | Control x86 RTE V3 x64) Device (Advantech Control x86 RTE V3 x64) PLC Logic Application Device (Advantech Control x86 RTE V3 x64) Devic |
| < | ersions (for experts (| nolv) Display o | utdated vers | sions | 确认Modbus通信被建立。 |



Advantech AMAX-5570 build-in Modbus RTU+AZ

建立Modbus Master。



| Add Device | | | | |
|---|-------------------------------|-------|---|------------|
| Action | Plug devi | | Jodat | te device |
| String for a full text search | V | endor | <ai< td=""><td>l vendors></td></ai<> | l vendors> |
| Name Fieldbuses Modbus Modbus Serial Device 2 | Vendor | Versi | on | Descript |

② 点击Modbus Serial Master的『+』。



Advantech AMAX-5570 build-in Modbus RTU+AZ

点击『Modbus Master, COM Port』, 建立Modbus Master。



×



Advantech AMAX-5570 build-in Modbus RTU+AZ

在Modbus Master建立Slave装置。



Oriental motor

Advantech AMAX-5570 build-in Modbus RTU+AZ



Oriental motor

Advantech AMAX-5570 build-in Modbus RTU+AZ

进行Modbus的通信设定。请双击Modbus_COM。



Oriental motor

Advantech AMAX-5570 build-in Modbus RTU+AZ

设定Modbus的Transmission mode等。 请双击Modbus_Master_COM_Port。



Oriental motor

Advantech AMAX-5570 build-in Modbus RTU+AZ

设定Slave(AZD-KR2D)的号机号码。 请双击AZD_KR2D(Modbus Slave, COM Port)。



以上, Modbus的通信设定完成。



Advantech AMAX-5570 build-in Modbus RTU+AZ

然后将Modbus的功能码登录为变量。

请双击『Modbus Slave Channel』。

※Modbus Slave Channel位于AZD_KR2D(Modbus Slave, COM Port)。



Oriental motor

Advantech AMAX-5570 build-in Modbus RTU+AZ

将出现以下窗口,请在此写入项目。

| Modbus Channe | × | 这里是设定『驱 |
|--|---|---|
| Channel Name Access type Trigger Comment | Channel 4 Write Single Register (Function Code 6) 2 ~ Cyclic 3 ~ Cycle time (ms) 100 (4) (5) | 关于『驱动器输 参考功能篇说明 讯)。 ※功能篇说明 |
| READ Register Offset Length Error handling | 0x0000 V 0 Keep last value V | 输入变量名和 选择Write S 选择写入自 选择Cvclic。 |
| WRITE Register Offset Length | 0x0070 6 ~ ~ 1 1 OK Cancel | ④ 设定Cyclic ⑤ 如有必要, i ⑥ 写入『驱动器 (写入的地址) |

动器输入指令』的Modbus地址。

入指令』的内容或Modbus地址的内容,请 |书的第5章 Modbus RTU 控制(RS-485 通

|书:HM-60259B

- 尔。
- ingle Register (Function Code 6)。 的Function Code)
- time为100ms。
- 青写入Comment。
- 器输入指令』的Modbus寄存器地址。 止)

驅動器輸入指令

| | ● 下位 | | | | | | | | |
|---|-----------|--------------------|--------------------|----------------------|----------------------|--------------------|--------------------|-------------------|-------------------|
| | 寄存器 位址 | | 內容※ | | | | | | |
| I | | bit15 | bit14 | bit13 | bit12 | bit11 | bit10 | bit9 | bit8 |
| | 125 | R-IN15 [RV-POS] | R-IN14 [FW-POS] | R-IN13 [RV-JOG-P] | R-IN12 [FW-JOG-P] | R-IN11 [SSTART] | R-IN10 [D-SEL2] | R-IN9 [D-SEL1] | R-IN8 [D-SEL0] |
| | (007Dh) | bit7 | bit6 | bit5 | bit4 | bit3 | bit2 | bit1 | bit0 |
| | | R-IN7 [ALM-RST] | R-IN6 [FREE] | R-IN5 [STOP] | R-IN4 [ZHOME] | R-IN3 [START] | R-IN2 [M2] | R-IN1 [M1] | R-IN0 [M0] |

※[]內為初期值。



Advantech AMAX-5570 build-in Modbus RTU+AZ

登录Velocity的变数。 跟刚刚一样,在Modbus Slave Channel的,点击『Add Channel』。

| General Name Access Type Trigger READ Offset Lengt Modbus Slave Channel Modbus Slave Init Modbus GenericSerialSlave IEC Objects | th Error Handling WRITE Offset Length Comment | | | |
|--|---|---|---|---------|
| Information Move Up Move Down | 点击 Add Channel | Delete Edit | | |
| Modbus Channel Channel Name Access type Write Multiple Registers (Function Code 16) Trigger Cyclic Comment (5) READ Register Offset 0x0000 | × 1 2 3 4 5 6 6 | 在变量名称写A 选择Write Mult (选择S入的Fu 选择Cyclic。 设定Cyclic tir 如有必要,请写 写入『速度 No. (写入的地址) 在Length设定2 | Velocity。 tiple Registers(Function Co unction Code) me为100ms。 5入Comment。 0』的Modbus寄存器地址。) 2(上位和下位2个)。 | ode 16) |
| Error handling Keep last value | Mo 考 上位 | dbus通訊 標準位址 名稱 下位 | 設定範圍 | 初期值 |
| WRITE Register Offset 0x0480 6 Length 2 7 | 1152 (0480h 1154 (0482h ~ 1278 (04FEh | 1153 (0481h) 速度 No.0 1155 (0483h) 速度 No.1 ~ ~ 1279 (04FFh) 速度 No.63 | -4,000,000 ~4,000,000 Hz | 1,000 |

25

反映

В



Advantech AMAX-5570 build-in Modbus RTU+AZ

登录位置的变量。 跟刚刚一样,在Modbus Slave Channel的,点击『Add Channel』。

| General Modbus Slave Channel Modbus Slave Init Modbus GenericSerialSlave IEC Objects Status Information | Name Access Type Trigger READ Offset Length Error Handling WRITE Offset Le | gth Comment | Delete | Edit | | | |
|---|--|--|--|---|---|---------|----|
| Modbus Channel Channel Name Access type Trigger Comment READ Register Offset Length C | ocation 1 Write Multiple Registers (Function Code 16) 2 Cyclic 3 Cycle time (ms) 5 | ① ② ④ ④ ⑦ ⑦ | 变择Writ 量化好合 定Cyc 了 人 写入f Length | 称写入Loo ce Multip 入的Funct lic。 lic time为 了了No.0』 的地址) 的地址) 计设定2(| cation。 le Registers (Function Co tion Code) g100ms。 Comment。 的Modbus寄存器地址。 上位和下位2个)。 | ode 16) | |
| Error handling | Keep last value 🗸 🗸 | Modbu 標準 上位 | us通訊 位址 下位 | 名稱 | 設定範圍 | 初期值 | 反映 |
| Offset Changeth | 0K Cancel | (0400h) 1026 (0402h) ~ 1150 (047Eh) | (0401h) 1027 (0403h) ~ 1151 (047Fh) | 位置No.0 位置No.1 ~ 位置No.63 | _−2,147,483,648 ~2,147,483,647 step | 0 | В |



Advantech AMAX-5570 build-in Modbus RTU+AZ

登录运转方式的变数。 跟刚刚一样,在Modbus Slave Channel的,点击『Add Channel』。

| General | Name Access Type Trigger READ Offset Length Error Handling WRITE Offset L | ength Comment | | | | | |
|---|---|----------------|---------------|-----------|--|---------|---|
| Modbus Slave Channel | J | | | | | | |
| Modbus Slave Init | | | | | | | |
| ModbusGenericSerialSlave IEC Objects | | | | | | | |
| Status | | | | | | | |
| Information | | | | | | | |
| | | | | | | | |
| | | 点击 | | | | | |
| | Move IIn Move Down | Add Channel | Delete | Edit | | | |
| | Hore bow | Add chumen. | belete | Lottin | | | |
| | | | | | | | |
| Modbus Channel | × | 1 | 在变量名 | S称写入St | tatus。 | | |
| | | | (Status | 为运转方 | 式 .) | | |
| Channel | | (2) | 洗择Wri | te Multir | ale Registers (Function Co | ode 16) | |
| Name | Status (1) | | (法场》 | | ation Code) | 540 10/ | |
| Access type | Write Multiple Registers (Function Code 16) | \bigcirc | (近)于- | | | | |
| Trigger | Curdia (ms) 100 | 3 | 远痒Uyc | | | | |
| ingger | | (4) | 设 定Uyc | lic time; | 方100ms。 | | |
| Comment | (5) | (5) | 如有必要 | 史,请写入 | Comment。 | | |
| READ Register | | 6 | 写入『ゴ | 运转方式No | o.0』的Modbus寄存器地址。 | | |
| Offset | 0x0000 | | (写入 | 的地址) | | | |
| | | $\overline{7}$ | 在Lengt | h设定2(| (上位和下位2个)。 | | |
| Length | 0 | Mo | dbus通訊 | | | | |
| Error handling | Keep last value 🗸 🗸 | 杼 | 準位址 | 名稱 | 設定範圍 | 初期值 | 反 |
| | | 上位 | 下位 | | 1 + 477 # 1-2-1-4 | | |
| WRITE Register | | (0500 |) (0501h) | 運轉方式 No.0 | 1·肥約疋位 2:相對定位(以指令位置為基準) | | |
| Offset | 0x0500 (6) | 1282 | 1283 | 運轉方式 No.1 | 3:相對定位(以檢測位置為基準) 7:連續運轉(位置控制) | | |
| Length | 2 | (0502h | i) (0503h) | | 8:循環絕對定位 | | |
| | | | | | 9:循環捷徑定位 10:循環 FWD 方向絕對定位 | | |
| | OK Cancel | | | | 11:循環 RVS 方向絕對定位 | | |
| | | | | | | | |

马达驱动程序的制作



Advantech AMAX-5570 build-in Modbus RTU+AZ

制作马达驱动的程序。在主程序(PLC_PRG)中加入先前作成的驱动器汇入指令与Velocity变数。



② 添加参数并定义名称(参考drive手册并可加注Comment协助理解)

| ^ | Scope | Name | Address | Data type | Initialization | Comment | | | | |
|----|-------------|-------------------|---------|-----------|----------------|-------------------------------|--|--|--|--|
| 1 | 🖗 VAR | RV_PO5 | | BOOL | | 執行RVS方向的連續運轉 Y0 | | | | |
| 2 | 🖗 VAR | FW_POS | | BOOL | | 執行FWD 方向的速度控制運轉 Y1 | | | | |
| 3 | < VAR | RV_JOG_P | | BOOL | | 執行RVS方向的寸動運轉 Y2 | | | | |
| 4 | 🖗 VAR | FW_JOG_P | | BOOL | | 執行 FWD 方向的寸動運轉 Y3 | | | | |
| 5 | 🖗 VAR | SSTART | | BOOL | | 手動連結運轉 Y4 | | | | |
| 6 | 🖗 VAR | D_SEL2 | | BOOL | | 執行直接定位運轉DSEL2Y5 | | | | |
| 7 | 🖗 VAR | R D_SEL1 | | BOOL | | 執行直接定位運轉DSEL1Y6 | | | | |
| 8 | 🖗 VAR | VAR D_SEL0 | | BOOL | | 執行直接定位運轉DSEL0Y7 | | | | |
| 9 | VAR ALM_RST | | BOOL | | Alarm 重設 Y8 | | | | | |
| 10 | 🖗 VAR | VAR FREE | | BOOL | | 切斷電流使其無激磁¥9 | | | | |
| 11 | 🖗 VAR | VAR STOP | | BOOL | | 馬達停止YA | | | | |
| 12 | 🖗 VAR | VAR ZHOME | | BOOL | | 執行高速原點復歸運轉YB | | | | |
| 13 | 🖗 VAR | VAR START | | BOOL | | 執行資料儲存運轉。YC | | | | |
| 14 | 🖗 VAR | M2 | | BOOL | | 使用 8 個 bit,選擇運轉資料 No. M0~M7YD | | | | |
| 15 | 🖗 VAR | M1 | | BOOL | | YE | | | | |
| 16 | 🖗 VAR | MO | | BOOL | | YD | | | | |
| 17 | 🖗 VAR | Slave_number | | WORD | | | | | | |
| 18 | 🖗 VAR | write_number | | WORD | | | | | | |
| 19 | 🖗 VAR | v | %MD0 | DWORD | | | | | | |
| 20 | 🖗 VAR | V_Н | %MW1 | WORD | | | | | | |
| 21 | 🖗 VAR | V_L | %MW0 | WORD | | | | | | |
| 22 | 🖗 VAR | L | %MD1 | DWORD | | | | | | |
| 23 | 🖗 VAR | L_H | %MW3 | WORD | | | | | | |
| 24 | 🖗 VAR | Լլ | %MW2 | WORD | | | | | | |
| 25 | 🖗 VAR | Status | %MD2 | DWORD | | | | | | |
| 26 | 🖗 VAR | 5_H | %MW5 | WORD | | | | | | |
| 27 | 🖗 VAR | 5_L | %MW4 | WORD | | | | | | |
| 28 | 🖗 VAR | X1,X2,X3,X4,X5,X6 | | BOOL | | | | | | |

马达驱动程序的制作

Oriental motor

Advantech AMAX-5570 build-in Modbus RTU+AZ

在左侧的树形图,双击AZD_KR2D (Modbus Slave, COM Port),将程序的参数Mapping到设置的RS485通 道。



① 请双击AZD_KR2D (Modbus Slave, COM Port)。

- ② 请点击Modbus Generic Serial Slave I/O Mapping。
- ③ 请参考以下,进行参数与通道的Mapping。

程序内参数(Application)与Modbus建立之参数两端进行Mapping。 Ex. Application.PLC_PRG.MO 对应BitO

Application. PLC_PRG. V_H对应Velocity[0]

| dhua Slava Channal | Variable | Mapping | Channel | Address | Туре | Unit | Description |
|------------------------------------|------------------------------|---------------|--------------|--------------------|--------------------|------|--------------------------|
| ubus Slave Channel | | | Channel 0 | %QW1 | ARRAY [00] OF WORD | | Write Single Register |
| dbus Slave Init | 🚊 - 🍫 | | Channel 0[0] | %QW1 | WORD | | 0x007D |
| | Application.PLC_PRG.M0 | ~ > | Bit0 | %QX2.0 | BOOL | | |
| dbusGenericSerialSlave I/O | Application.PLC_PRG.M1 | *¢ | Bit1 | %QX2.1 | BOOL | | |
| iping | Application.PLC_PRG.M2 | ۵. | Bit2 | %QX2.2 | BOOL | | |
| dbusGenericSerialSlave IEC ects | Application.PLC_PRG.START | ~ > | Bit3 | %QX2.3 | BOOL | | |
| | Application.PLC_PRG.ZHOME | ۵ | Bit4 | %QX2.4 | BOOL | | |
| us | Application.PLC_PRG.STOP | ۳. | Bit5 | %QX2.5 | BOOL | | |
| | Application.PLC_PRG.FREE | ~ | Bit6 | %QX2.6 | BOOL | | |
| ormation | Application.PLC_PRG.ALM_RST | ~ | Bit7 | %QX2.7 | BOOL | | |
| | Application.PLC_PRG.D_SEL0 | ~ | Bit8 | %QX3.0 | BOOL | | |
| | Application.PLC_PRG.D_SEL1 | ~ | Bit9 | %QX3.1 | BOOL | | |
| | Application.PLC_PRG.D_SEL2 | ¢ | Bit10 | %QX3.2 | BOOL | | |
| | Application.PLC_PRG.SSTART | *¢ | Bit11 | %.QX3.3 | BOOL | | |
| | Application.PLC_PRG.FW_JOG_P | € | Bit12 | %QX3.4 | BOOL | | |
| | Application.PLC_PRG.RV_JOG_P | ۵ | Bit13 | %QX3.5 | BOOL | | |
| | Application.PLC_PRG.FW_POS | ۳. | Bit14 | %.QX3.6 | BOOL | | |
| | Application.PLC_PRG.RV_POS | ~ | Bit15 | %QX3.7 | BOOL | | |
| | | | Velocity | %QW2 | ARRAY [01] OF WORD | | Write Multiple Registers |
| | Application.PLC_PRG.V_H | € | Velocity[0] | %QW2 | WORD | | 0x0480 |
| | Application.PLC_PRG.V_L | ~ | Velocity[1] | %QW3 | WORD | | 0x0481 |
| | 🛱 🍢 | | Location | %QW4 | ARRAY [01] OF WORD | | Write Multiple Registers |
| | Application.PLC_PRG.L_H | ~ | Location[0] | %QW4 | WORD | | 0x0400 |
| | Application.PLC_PRG.L_L | ~⊘ | Location[1] | %QW5 | WORD | | 0x0401 |
| | 🚊 🍫 | | status | %QW6 | ARRAY [01] OF WORD | | Write Multiple Registers |
| | Application.PLC_PRG.S_H | ~ | status[0] | %QW6 | WORD | | 0x0500 |
| | | ~) | status[1] | %QW7 | WORD | | 0x0501 |

③ 参数与通道进行Mapping

马达驱动程序的制作



Advantech AMAX-5570 build-in Modbus RTU+AZ

回到左侧树形图的主程序(PLC_PRG),制作马达驱动程序。



程序的写入与执行

将程序写入AMAX控制器(LOGIN)。 写入完成后,执行程序(RUN)。

① 写入PLC





Advantech AMAX-5570 build-in Modbus RTU+AZ



马达的驱动:连续运转

Advantech AMAX-5570 build-in Modbus RTU+AZ

将马达朝CW方向连续运转。







Oriental motor

马达的驱动:位置控制

Advantech AMAX-5570 build-in Modbus RTU+AZ

执行位置控制、需求位置参数、速度参数。



② 当X6在0N时,开始往所设定位置运转。



控制器



| 修订记录 | 内容 |
|---------|------------------------------|
| 2023年3月 | 初版 |
| 2023年8月 | 添加 CODESYS Control RTE(第4 页) |

东方马达中国总公司 欧立恩拓电机商贸(上海)有限公司

上海市长宁区古北路666号嘉麒大厦12楼 200336

华东

| 上海 | 电话 021-6278-0909 | 传真 021-6278-0269 |
|----|-------------------|-------------------|
| 苏州 | 电话 0512-6818-3151 | 传真 0512-6818-5142 |
| 杭州 | 电话 0571-8650-9669 | 传真 0571-8650-9670 |
| 厦门 | 电话 0592-523-6001 | 传真 0592-523-6010 |

华中

武汉 电话 027-8711-9150 传真 027-8711-9141

华北·东北

北京电话010-8441-7991 传真 010-8441-7295 大连电话0411-3967-6880 传真 0411-3967-6881

华南

深圳 电话 0755-8882-9008 传真 0755-8368-5057 广州 电话 020-8739-5350 传真 020-8739-0892 东莞 电话 0769-2882-0215 传真 0769-2882-0235



官方微信 ・免费目录申请 ・线上选型工具

・电动机小知识

客户咨询中川 产品订购・技术咨询・目录常取 400-820-6516 (中文) 400-821-3009 (日文)

网址: www.orientalmotor.com.cn E-mail:sales@orientalmotor.com.cn 24Y 2K 2.35T L-041CPCP

欧立恩拓电机商贸(上海)有限公司是日本东方马达株式会社在中国设立的全资子公司。