Configuration Comm

lundi 31 mars 2025 16:06

CAN Open : SubD9 :

pin 2 : low pin 7 : high pin 5 : gnd

Réseau en bus : chaine de chaque esclave qui se fini par resistance terminaisons : 120 Ohms adress esclaves : 1 - 127

Configuration : 1 - CANopen

Clic droit et ajouter un equipement

Mouvement : MFB

On peut changer le numero de l'esclave dans le carré

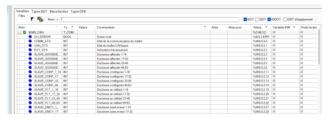


2 - Bus automate :

Double Clic sur le subD pour créer les variables (selectionner tout et ajouter à la grille. Puis nommer le tout.

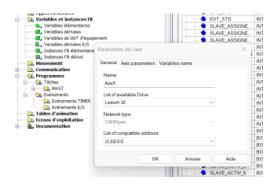


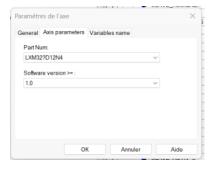






Mouvement : Ajouter un axe



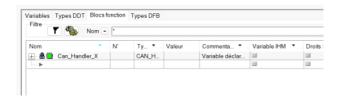




Adresse : CANOpen.Esclave.0

Ref du variateur







\$

:

Nb. de mots (%MW)

Nb. de bits (%M)

Index du 1er %M

4

32

:

Nb. de mots (%MW)

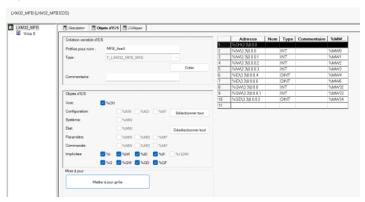
Nb. de bits (%M)

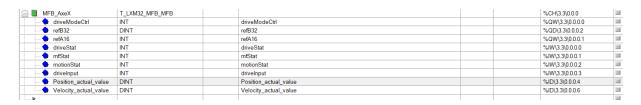
Index du 1er %M

Paramétres du bus

Attention également à la vitesse de transmission

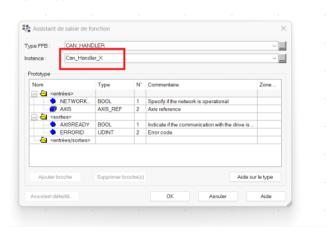
On vient également ajouter les variables du MFB (celles qui sont mappées, comme ma position actuelle):

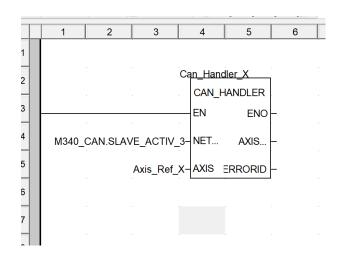




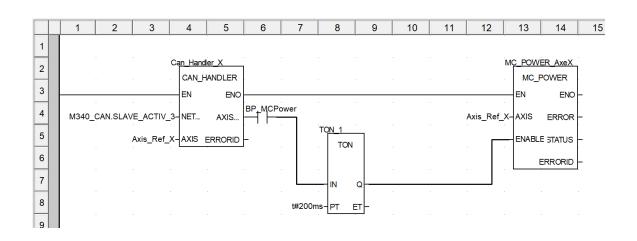
Programmation

mercredi 28 mai 2025 13:29

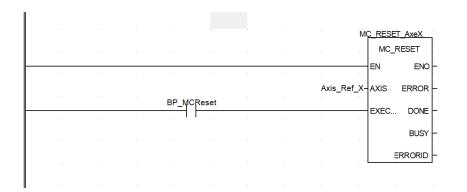




Programmation minimale pour conf en can



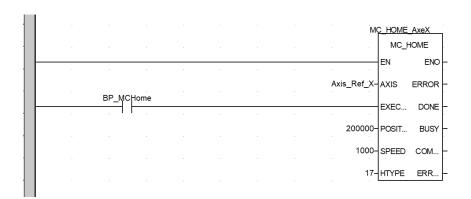
MC_Power : Passer le var en RUN (si bp actif) Le "status" nous retourne si le var est actif ou non



Reset defaults var

MC_STOP_AxeX MC_STOP ENO Axis_Ref_X-AXIS ERROR BP_MCStop DONE BUSY ERRORID COMMANDA..

Stop le déplacement du var (il est donc toujours en RUN et potentiellement toujours asservi)



Homming

HTYPE: Méthode de homming
POSITION: Distance 3
SPEED: En lien avec notre config SoMove + Capteur cablés en NC sur le variateur

					MC_MOVEABSOL
					MC_MOVEAB
					EN ENO
					Axis_Ref_X-AXIS ERROR
BP_MCMov	eAbsolute	:			EXEC DONE
. !	1 ,				PositionAbs-POSIT BUSY -
					1 03111011/103 F0011 B031
					SpeedAbs-VELO COM
					3000-ACC ERR
					3000-DECELERA

MOVE ABSOLUTE : Se déplacer à un point (par rapport à noter zero) Speed et position en variables pour nos tests

MC_MOVERELAT...

MC_MOVERE....
EN ENO
Axis_Ref_X- AXIS ERROR
EXEC... DONE
1000000- DISTA... BUSY
speedAbs- VELO... COM...
3000- ACC... ERR... -

Move relative : on se déplace en sauts de "DISTANCE"

MC_JOG_AxeX
MC_JOG
EN ENO

Axis_Ref_X-AXIS ERROR
BP_JOG_Plus

BP_JOG_Less

BAC... COM...
FAST ERRORID
5- STEPPOS

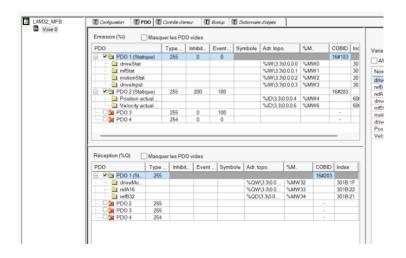
5- WAITTIME

2000- VELOCITYS...

5000- VELOCITYFAST

Avancer quand bouton maintenu (dans un sens ou dans l'autre)

En double cliquant sur l'image de mon var :



PDO : Variables mappées par défaut

Donc je récupère ma position actuelle avec %MW4

Je les retrouve dans MFB_AxeX

■ MFB_AxeX	T_LXM32_MFB_MFB		%CH\3.3\0.0.0
- driveModeCtrl	INT	driveModeCtrl	%QW\3.3\0.0.0.0
🔷 refB32	DINT	refB32	%QD\3.3\0.0.0.2
• refA16	INT	refA16	%QW\3.3\0.0.0.1
🔷 driveStat	INT	driveStat	%IW\3.3\0.0.0.0
• mfStat	INT	mfStat	%IW\3.3\0.0.0.1
- motionStat	INT	motionStat	%IW\3.3\0.0.0.2
drivelnput	INT	driveInput	%IW\3.3\0.0.0.3
Position_actual_value	DINT	Position_actual_value	%ID\3.3\0.0.0.4
Velocity_actual_value	DINT	Velocity_actual_value	%ID\3.3\0.0.0.6
1			

Coté variateur

mercredi 28 mai 2025

14.42

Changer le numéro d'esclave du var et la bonne vitesse de transmission (ici 3 et 500) : Conf -> COAd (CanOpen adress) et COBD (vitss du canopen)

On coupe l'alimentation et on remet sous tension. Si câblage ok, led du subD est au Vert fixe coté var et pas de défaut sur m340

On utilise ensuite nos blocs programmés, en commençant par le MCPower puis MCHoming Si on rencontre un défaut (Stop) : MCReset