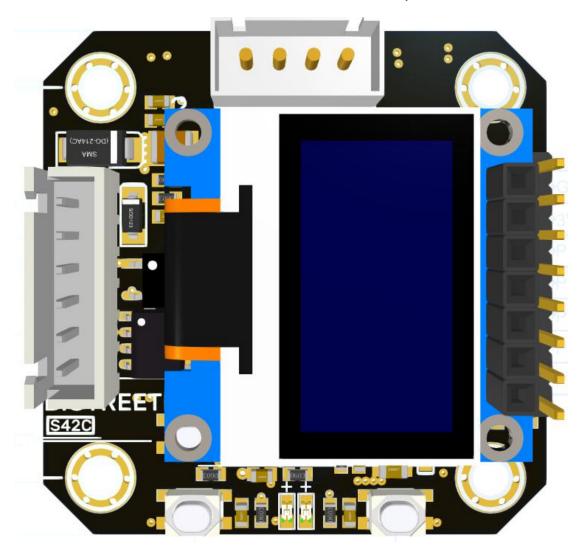
BIGTREETECH

S42C

闭环驱动使用说明书

(注意:本手册为三合一手册,不同版本的 S42C 所含产品 清单有别,请注意甄别!)



一、S42C 闭环驱动简介

BIGTREETECH S42C 闭环驱动板使用了闭环控制步进电机的方式,以 STM32G031G8U6 为主控制器,TLE5012B 作为编码器,采用双 H 桥驱动,支持 Step 模式 、UART 模式。闭环驱动是通过把步进电机的转动角度,反馈给控制板,把需要转动的距离和实际转动的距离进行比较,计算出误差值,然后进行补偿,从而达到防止多步和丢步的问题。该闭环驱动可以彻底克服开环步进电机的丢步问题,同时也能明显的提升电机高速工作时的性能,从而提升机器的加工速度和精度。电机在长时间工作造成失步时,主控芯片可以通过磁性编码器检测出步进电机的失步情况,从而进行补偿,使机器可以继续正常工作。

二、产品参数

电机电源(VM): 12V-24V

驱动可设置细分: 1, 2, 4, 8, 16, 32, 64, 128, 256 细分

最大电流: 1650 mA (12V)

空载电流: 620 mA (12V)

Step, Dir 上升沿 40 ns

编码器分辨率: 14 bit

H 桥输出频率: 22.8 khz

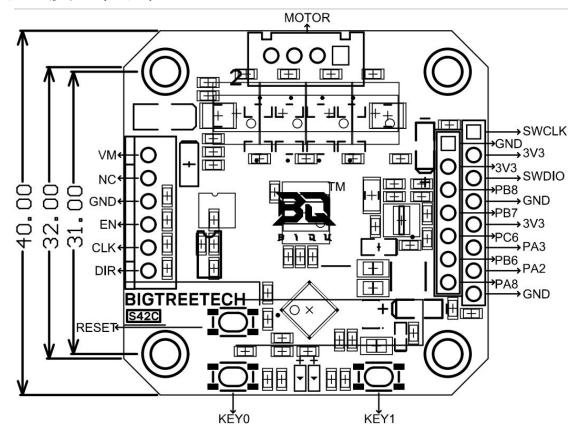
最高转速: 2000 rpm

主控芯片: STM32G031G8U6,Crotex-M0+,主频 64MHz

三、产品特点

- 1、产品整套出售,省去繁杂的组装和调试,即插即用。
- 2、可以在高速打印下不丢步。
- 3、发热量低,运行效率高。
- 4、安装方便,易于接线。
- 5、和普通驱动相比, 电机运行更加稳定。
- 6、0.96 寸 OLED 屏幕,可通过按键修改参数,并在 OLED 上显
- 示, 实现人机交互可视化,操作简单方便。
- 7、软件算法实现低噪声和低震动。
- 8、设置参数可保存,方便二次加载
- 9、支持 UART 模式直接控制

四、接口尺寸



五、按键功能

	短按	长按
RESET	复位	复位
KEYO	向上	确认
KEY1	向下	返回

六、参数调节

OLED 菜单选项:

Home -- 主界面

Sensor -- 传感器信息

Calibration -- 进入 长按确认进行校准

BaudRate -- UART 波特率选择

9600 19200 115200 256000

Current -- 4 档设置电流

veryhigh high medium low

Micro Step -- 设置细分

1 2 4 8 16 32 64 128 256

Direction -- 设置 Step 模式方向

Inverted Normal

Enable Pin --设置 Step 模式使能

Inverted Normal

Save Setting -- 保存设置到 Flash

About -- 版本信息

UART 模式协议格式

UART 协议由: 同步位, 读写位, 8 位寄存器地址, 可变数据位组成。 读取:

sync					dat	ize	w/r	8bit register address							
	()	4		57				915						
1	0	1	0	1	0 0 0			1		register address					
0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15

读取指令: 0xA8 rw(bit 8) 为 1 时读取寄存器地址(bit 9-15) 的

数据

写入:

	sync					data size				/r 8bit register address				ss		data		
	04					57			915				1631					
1	0	1	0	1	0	1	0	0	register address				ytes 3, h to low					
0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16		31

写入指令: rw(bit 8) 为 0 时以 data size bit(5-6)位定义的数据宽度,写入寄存器地址(bit 9-15)。可接收变长数据例如 data size 为 2 数据长度就为两个字节。

注意: 修改寄存器需要在发送保存指令 0x18 才能写入 Flash。

地址:

R/W	Addr	register	describe							
W	0x01	Baud rate	0:9600 1:19200							
W	UXU1	Daud Tate	2:115200 3:256000							
W	W 0x02	Current value	0:low 1:medium							
W	0.0.0.2	Cullent value	2:high 3:veryhigh							
W	0x03	Miono aton	1, 2, 4, 6, 8, 16,							
W	0803	Micro step	32, 64, 128, 256							
W	004	004	0**04	0x04	004	004	0 22 0 4	0,,04	Direction	1:Inverted
W	0x04	Direction	0:Normal							
W	0x05	Enghlo nin	1:Inverted							
W	UXUO	Enable pin	0:Normal							

W	0x06	Step mode KP	01024
W	0x07	Step mode KI	01024
W	0x08	Step mode KV	01024
W	0x09	Step mode KD	01024
W	0x10	UART mode KP	01024
W	0x11	UART mode KD	01024
W	0x12	UART mode KI	01024
W	0x13	Set Moter mode	0x20:UART LocationMode 0x33:Step Mode
W	0x14	Set Stall switch	1:Enable 0:Disable
W	0x15	Set goal location	0x000xFFFFFFF
W	0x17	Set disable	1:Disable 0:Enable
W	0x18	Save setting	
R	0x81	Read baud rate	
R	0x82	Read current	
R	0x83	Read micro step	
R	0x86	Read Step mode PID	
R	0x90	Read UART mode PID	
R	0x93	Read mode	
R	0x94	Read stell proyect	
R	0x95	Read location	

七、注意事项

- 1、插转接板时,请注意转接板的方向,一定不要接反。 注意电机与闭环连接线的线序。
- 2、首次使用时,该闭环驱动板必须接到有固件的主板上,再对编码器进行校准,校准时间需要 1-2 分钟,请耐心等待。
- 3、用串口连接电脑时检查驱动是否安装就绪
- 4、显示屏或串口显示的数据不正常时,请拆下闭环驱动板,查看电机轴上的磁铁是否在正中心的位置。如若不在,请调回正中心重新校准。 校准完成后,上电后不要立即进行设置,等初始化完成(1-2s)再进行参数设置。
- 5、上电后请不要人为转动电机。
- 6、电机轴中心的磁铁与磁性编码芯片距离大于 2mm
- 7、须保证机器结构的稳定性。

若您使用中还遇到别的问题,欢迎您联系我们,我们定会细心为您解答;若您对我们的产品有什么好的意见或建议,也欢迎您回馈给我们,我们也会仔细斟酌您的意见或建议,感谢您选择BIGTREETECH制品,谢谢!