**1. Инициализация**

При подаче питания происходит опрос всех возможных адресов (1-255) сервоприводов. Операция занимает около 10 сек. Количество обнаруженных сервоприводом отображается на InReg 4. Адреса обнаруженных сервоприводов отображаются в слотах доступных по InRegs [5 – 37].

**2. Примеры команд**

Для получения параметра от конкретного сервопривода необходимо правильно рассчитать регистр ModBus отображающий этот параметр. Например, рассчет номера регистра InReg **Actual Voltage** для сервопривода с адресом 5 проводится по формуле (Slot \* 64) + 7 где, Slot – номер слота (InRegs [5 – 37]), в котором записан сервопривод с ID 5.

Все дальнейшие примеры приводятся для сервопривода, сохраненного в слоте 1.

**Переключение между режимом работы серво/мотор.**

1. Для режима серво записать HoldReg 85 значение 0. Для управления следует задать в HoldReg 94 угол поворота (0-4095).

2. Для режима мотор записать HoldReg 85 значение 3 Для управления следует задать в HoldReg 94 кол-во шагов. Следует иметь ввиду, что значение шагов ограничивает данными регистров HoldRegs 67, 68.

3. Регистром HoldReg 96 можно менять скорость вращения

**Проверить статус сервопривода «Online»**

1. В регистре DiscreteIn 64 сохраняется результат операции Ping, производящейся каждую секунду для каждого привода, сохраненного в слотах (InRegs [5 – 37]).

**Многооборотный режим вращения**

1. Следует задать регистры HoldRegs 67, 68 в 0.

2. В регистр HoldRegs 94 записывать значения в диапазоне -32766 — 32766

**Привязать концевики в приводу**

Статусы концевиков отображаются в регистрах DiscreteIns [0-49]. Концевик имеет 3 выхода: COM, NC, NO. Соответствие между выходами концевика и разъемом должно быть следующее: 1 — NC, 2 – COM, 3 – NO.

1. В регистрах HoldRegs 98-101 следует выбрать номера концевиков (1-50), которые следует привязать к приводу. Если задать значение 0, то привязки нет.

2. В регистры HoldRegs 98, 99 следует указывать концевики установленные на «левую» сторону вращения, т.е отрицательное значение TargetPos в режиме «мотор», и меньшее значение TargetPos в режиме «серво». В ином случае, реакция на срабатывание будет не корректная.

3. В регистры HoldRegs 100, 101 следует указывать концевики установленные на «правую» сторону вращения, т.е положительное значение TargetPos в режиме «мотор», и большее значение TargetPos в режиме «серво». В ином случае, реакция на срабатывание будет не корректная.

2. В регистрах HoldRegs 102-105 следует задать реакцию привода на срабатывание соответсвующих концевиков, указанных в регистрах HoldRegs 98-101. 0 — нет реакции, 1 — остановка, 2 — замедление с параметрами

3. Параметры замедления указываются в HoldRegs 106: ускорение замедления, 107: целевая скорость.