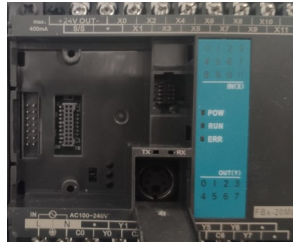


FBs-CBCANH & SD700 CANOpen Haberleşme Kılavuzu

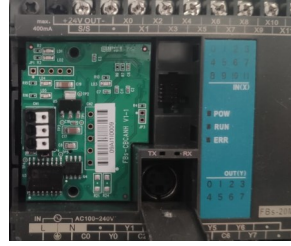
Haberleşme ayarlarına başlamadan önce PLC üzerine FBs-CBCANH kartı takılır



Şekil-1



Şekil-2

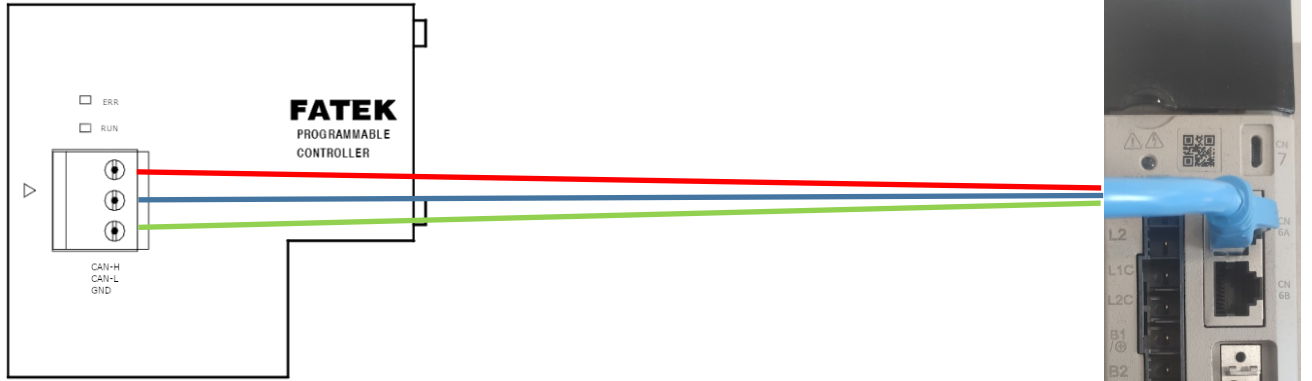


Şekil-3

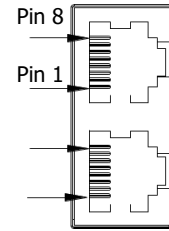


Şekil-4

SD700 servo sürücü ile Fbs-CBCANH haberleştirmek için aşağıdaki bağlantı yapılır



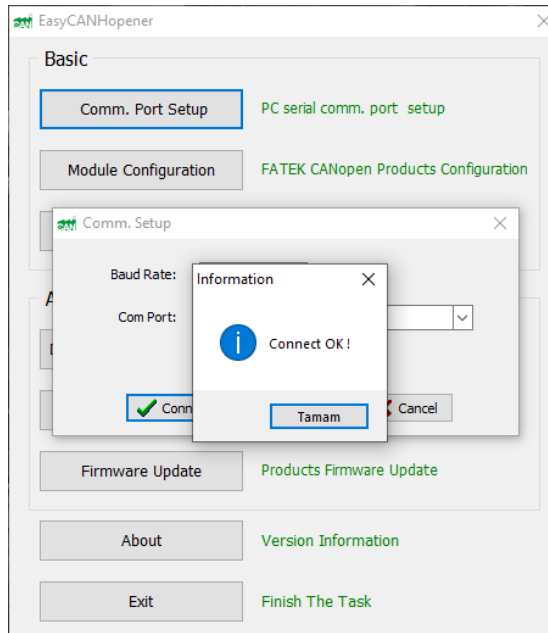
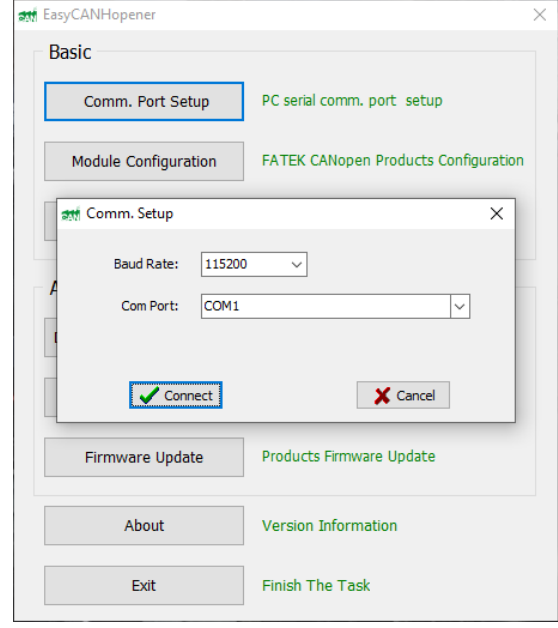
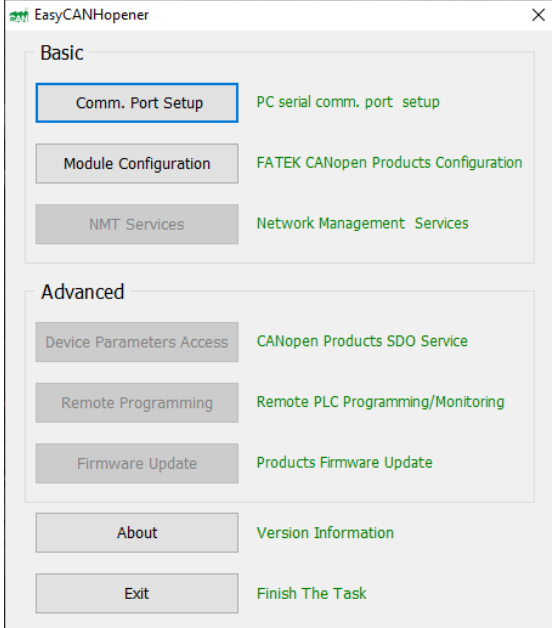
Bağlantı noktası			
Pin numarası	isim	Özellikler	Açıklama
1 (Turuncu Beyaz)	CANH	CAN data +	CN6A / CN6B pin sinyalleri tamamen aynıdır ve birden fazla ünitenin bağlantısını kolaylaştırmak için dahili olarak paralel bağlıdır.
2 (Turuncu)	CANL	CAN data -	
3 (Yeşil Beyaz)	CAN G	CAN sinyal GND	
4 (Mavi)	485-	485 Data -	
5 (Mavi Beyaz)	485+	485 Data +	
6 (Yeşil)	-	-	
7 (Kahverengi Beyaz)	-	-	
8 (Kahverengi)	-	-	
	shell	zırh	



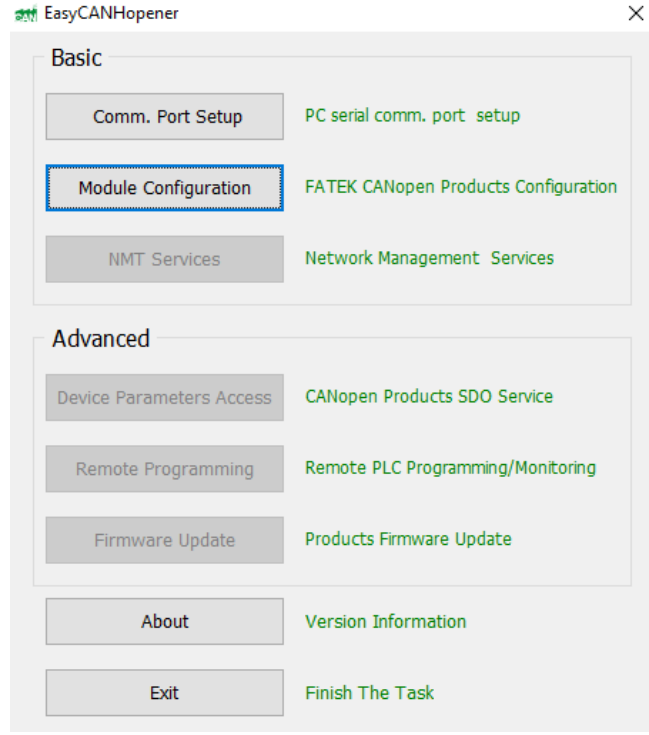
SD700 servo sürücü ile Fbs-CBCANH haberleştirmek için SD700 servo sürücüde bazı ayarlar yapılmalı

Fonksiyon	İsim	Açıklama	Ayar değeri
Pn000	Kontrol modu secimi	0: Pozisyon modu 1: Analog hız modu 2: Tork modu 3: Dahili hız 4: Dahili hız <-> Analog hız 5: Dahili hız <-> Pozisyon modu 6: Dahili hız <-> Tork modu 7: Pozisyon modu <-> Analog hız 8: Pozisyon modu <-> Tork modu 9: Tork modu <-> Analog hız 10: Analog hız <-> Sıfır hız modu 11: Pozisyon modu <-> Darbe engelleme modu	0
Pn208	Pozisyon komut secimi	0:Harici Pals girişi ile pozisyon komutu 1:Dahili Pals girişi ile pozisyon komutu 2:Elektronik cam 3:Ayrılmış 4:CanOpen	4
Pn080	CanOpen Node ID	1 ~ 127	1 (Fabrika ayarı)
Pn083	CanOpen haberleşme hızı	0:20 k bit/s 1:50 k bit/s 2:100 k bit/s 3:125 k bit/s 4:250 k bit/s 5:500 k bit/s 6:1 Mbit/s	4 (Fabrika ayarı)

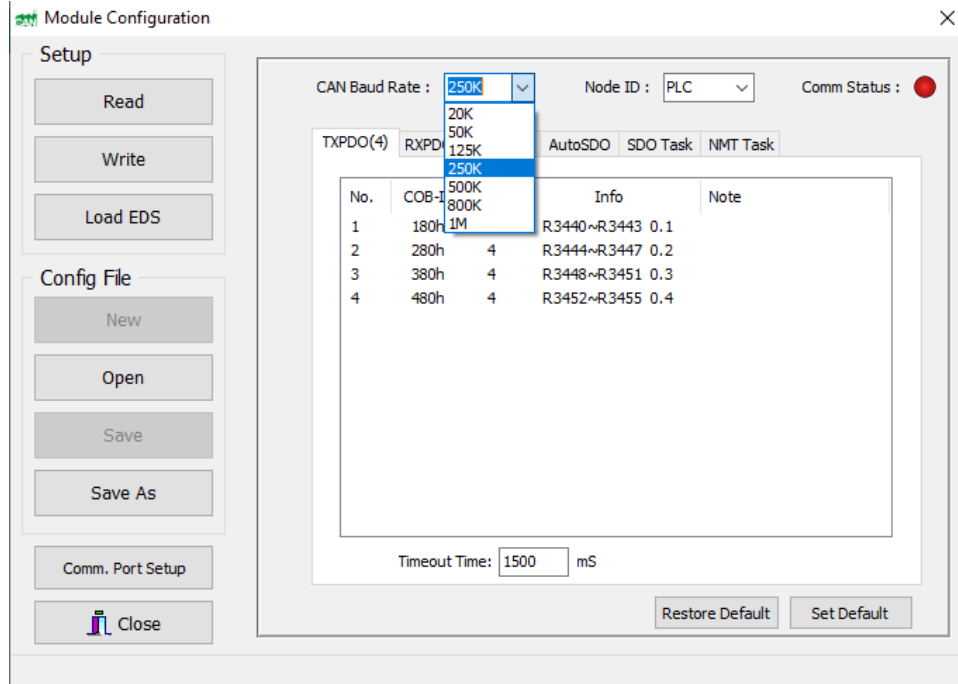
Fbs-CBCANH modülünün ayarını yapmak için **CBCAN Master Configurator** programı açılır ve com port setup düğmesine basılır. PLC nin Port 0 ayarları yapılır ve Fbs-CB-CANH modülüne bağlanılır. Programı www.fonksiyonelas.com.tr adresinden indirebilirsiniz



CBCAN master programında Modül Configuration butonuna basın

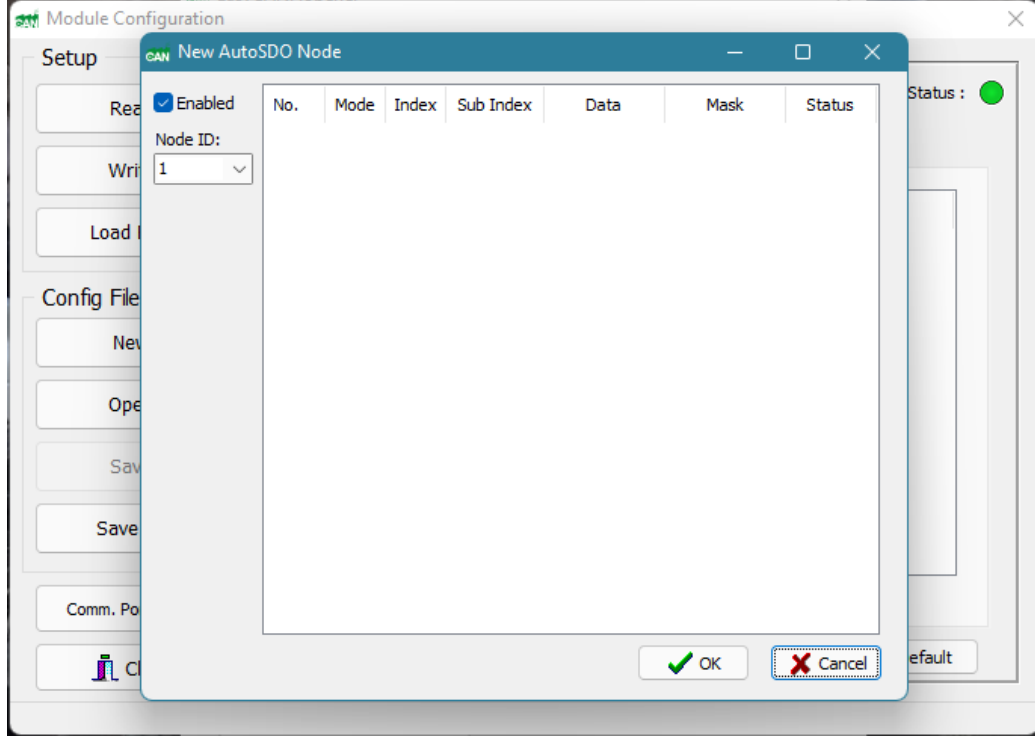


Modül Configuration girdikten sonra Read butonuna basılıp CB-CANH modülündeki bilgiler okunmalı ve SD 700 cihazla haberleşmek için haberleşme ayarlarını aynı yapmalıyız.



Not: SD 700 sürücünün Node ID farklı olmalı

Modül haberleşme ayarlarını yaptıktan sonra SD 700 Node ID seçilir AutoSDO bölümüne girilir ve CBCANH modülünün açılışta PDO lara eklemek istediğimiz indexler ve Sub indexler yazılır.



Pozisyon kontrol ile sürmek için gerekli parametreler Aşağıdaki gibidir

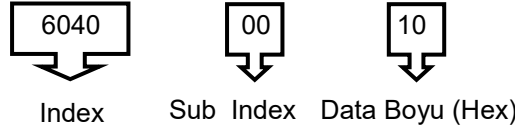
İlk etapta PDO parametrelerin COB-ID leri CBCANH tanıtılır. Bunlar Aşağıda Belirtilmiştir.

*(Örnekte Node-ID 1 alınmıştır)

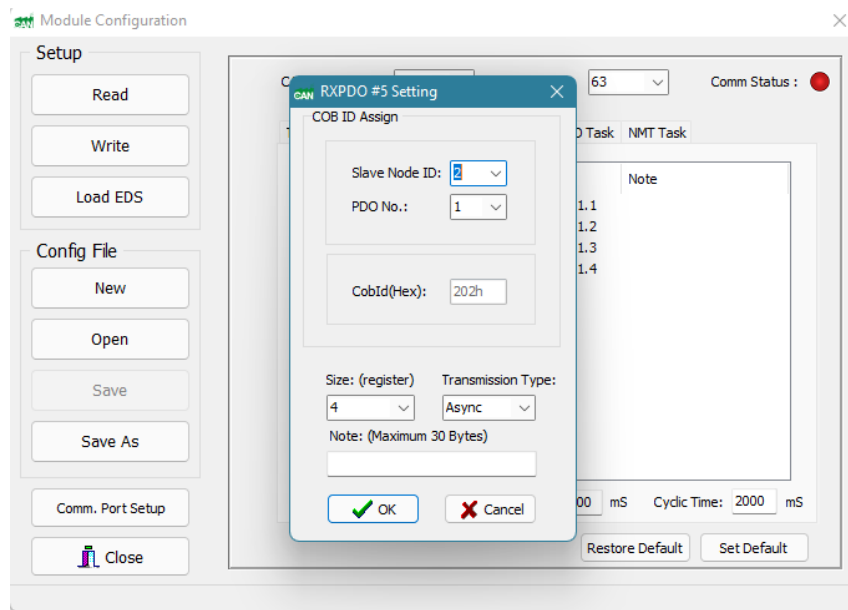
Index	Sub Index	Yazılacak Değer (Hex)
1400	1	200+Node-ID (201)
1401	1	300+Node-ID (301)
1402	1	400+Node-ID (401)
1403	1	500+Node-ID (501)

Daha sonra PDO mapping parametrelerin CBCANH tanıtılır. Bunlar Aşağıda Belirtilmiştir. Buraya yazılacak değer CANOpen adresleri olmalıdır örnek (60400010H)

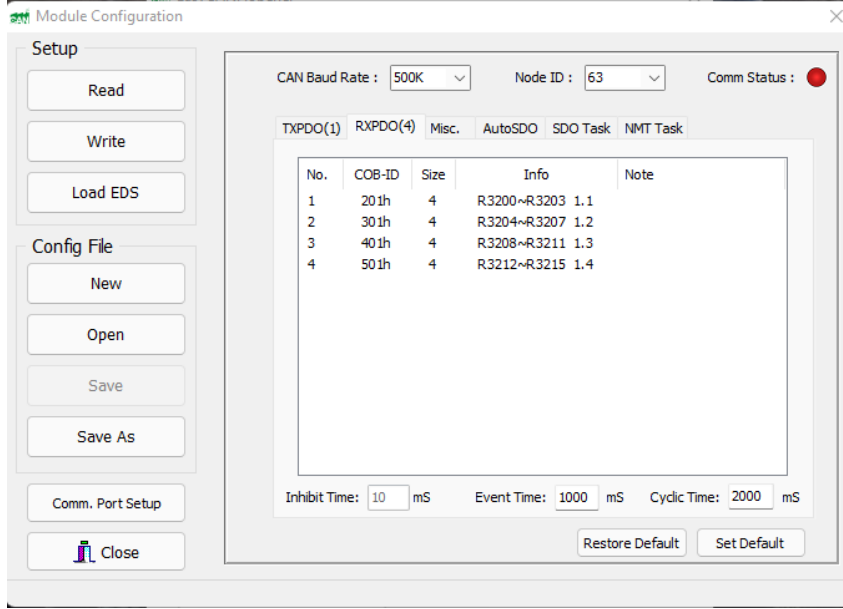
Index	Sub Index	Yazılacak Değer (Hex)Örnek
1600	1	60400010 (Kontrol Word)
1601	1	607A0020 (Hedef Pozisyonu)
1602	1	60810020 (Profil Hızı)
1603	1	60600008 (Operasyon Modları)



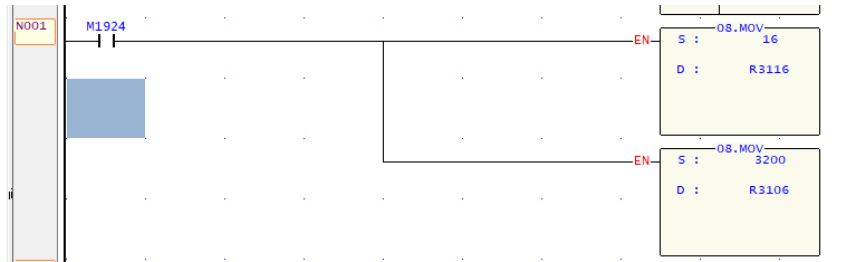
AutoSDO kısmını ayarladıktan Sonra TXPDO ve RXPDO kısımlarını eklemelisiniz her slave için maksimum 4 adet PDO ekleyebilirsiniz



Her slave için maksimum 4 adet PDO ekleyebilirsiniz



Bütün ayarlar yapıldıktan sonra Write butonuna basılmalı ve FBs-CBCANH modülünün içine yazılmalıdır.



PLC programına başlamadan için aşağıdaki adreslere tanımlama yapılmalıdır R3116 bu adres veri boyutunu yazdığımız adrestir (örnek: PDO 1 deki veri boyutumuz 4 Word ise buraya 4 yazmalıyız) R3106 bu adres PDO da hangi adresten başladığınızı CBCANH tanıtır. Örnek program ve CMR Bloğu SD700_CBCANH dosyasının içinde bulabilirsiniz

