伺服驱动器连接基本操作手册

一、DCH 直流伺服驱动器均采用 232 通讯模式:

PC-USB-232 - 随机配备调试线-驱动器,如图 1



- 二、驱动器的接线
- 1、 直流伺驱动器;适应电压DC20-90V.

J1-+AUXHV 备用电源,正常工作时为悬空

- +HV 直流电源正极
- GND 直流电源负极
- MOTU 电机U相
- MOTV 电机 V 相
- MOTW 电机W相
- MOTPE 电机外壳接地。悬空或接到箱柜外壳接地端子上

- J2—FEFDBACK 伺服电机编码器连接口
- J3—SIGNAL 外部输入控制接口
- J4、J5—CAN CANOPEN 控制接口,两个功能一致
- J6−RS232 通讯调试接口

S1-CANADDR CAN 通讯地址拔码

拔码号	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	А	В	С	D	Е	F
对应地址	F	E	D	С	В	А	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0



三、通讯设置

1、如图1将驱动器J1、J2、J6按图接好,并对应电机的电压给驱动器送电。

2、安装上位机软件

DC-低压伺服驱动.rar - WinRAR						x
文件(F) 命令(C) 工具(S) 收藏夹(O)	选项(N) 帮助(H)					
添加 解压到 测试 查看	副除 查找 「	前导信息			11日本11日本11日本11日本11日本11日本11日本11日本11日本11日	
▲ DC-低压伺服驱动.rar\DC-低	压伺服驱动 - RAR 压缩	文件, 解包大小	为 46,594,018 字节			•
名称	大小	压缩后大小	类型	修改时间	CRC32	-
			文件夹			
GDCH V1.2调试软件.zip	31,245,210	31,245,210	WinRAR ZIP 压缩	2017/4/6 8:41	1795BC	
№ ~\$张刘茜-助/中控制位	162	136	PDF Document	2018/10/19 1	62C67C19	
型DC2018彩页.pdf	3,705,641	3,658,648	PDF Document	2018/10/11 1	1190F1D1	
DCHCAN.eds	72,652	7,714	EDS 文件	2018/7/3 10:59	9D83F683	
🦺 DCH功能使用说明.pdf	2,265,309	1,647,814	PDF Document	2016/4/21 9:37	0F8FCEB6	
🦉 DCH驱动调试帮助.pdf	1,558,962	1,275,898	PDF Document	2016/4/21 9:39	D21629	Ξ
NDC安装尺寸图.pdf	29,629	25,237	PDF Document	2016/5/30 14	A597DF	
DC驱动器脉冲位置模式	187,403	135,829	PDF Document	2018/8/9 15:01	9BCED1	
9 DC驱动器模式接口图.p	382,722	362,285	PDF Document	2018/10/19 1	CAA7AA	
delta_DCHCAN - 台达	72,388	7,608	EDS 文件	2018/8/14 8:02	E15009EB	
delta_DCHCAN.eds	72,388	7,609	EDS 文件	2018/7/28 9:20	46572A07	
9 DH-Inc 2018彩页.pdf	1,176,233	929,234	PDF Document	2018/9/26 9:44	8E3C2260	
🧶 大功率直流伺服驱动器	71,665	56,144	PDF Document	2018/6/23 10	52D55D	
🦉 低压伺服电机规格型号	33,939	32,708	PDF Document	2018/7/27 17	24932009	-
9-0		总计 4	0,904,511 字节(15 个;	文件)		.6



3、安装完成后点击打开桌面^{◎GH}, Win7, Xp系统可直接打开, Win10系统

需要用管理员身份打开;初次打开软件请点击上部菜单:工具一连接向导

🕥 调机软件 V1.2	>
文件 驱动 工具 帮助	
 ●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●	Communications Wiza Select device: Serial Ports CAN Detwork EtherCAI
◎ A轴	
◎ B轴	
◎ C轴	
◎ D轴	

4、选择对应的 USB 转 232 通讯线所对应的 COM □

elect Ports		
Fo add serial ports, se	ect them from the Available Ports list, then press /	Add.
Fn ramova carisl norte	calart tham from the Salartad Porte liet than nra	ee Ramova
Available Ports:	Selected Ports:	
OWI		
	Add >	
	< Remove	

波特率选择 115200

🚱 调机软件	V1.2	
文件 驱动	工具帮助	
	Communications Wizard	
····· •••••••	Configure Serial Ports	
	Select one or more serial ports from the list, then select the baud rate.	
	Selected Ports: COM6 Raud Rate: 115200 V	
● A轴		
◯ B轴		
○ C轴		
◎ D轴	<back th="" 取消<="" 完成=""><th></th></back>	
		z±o≇€TT /

5、进入到上位机的控制主界面



速度模式试运行

我公司直流伺服成套出厂时,将会对相应的电机基本参数进行设置,一般 设置为速度模式,硬件未使能状态;那么可以通过下面步骤让电机旋转起来。 驱动器与伺服电机、通讯等线连接好以后,并且对照《伺服驱动器连接基本 操作手册》操作进入到了上位机的主界面,对电机的性能进行初步的调试

🜍 调机软件 V1.2 (DH)		X
文件 驱动 工具 帮助		
者 🎇 🐼 🖤 🧱	🛅 🗐 🖓 🖓 🥮	
 □●●● 何利文指 ■●●●● 使批変動器 ■●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●	CAI网络: 地址: 1 輸入/輸出 CVM 控制程序 建度模式 → 速	度环→电流环→电机反馈类型
● A轴		配置故障
● C轴		
◎ □轴		
正弦交换	上	干使能 F12断开使能





2、设定运行速度:正负值为正转与反转

◎ 调机软件 V1.	2 (DH)			_	
文件 驱动 工具	帮助				
💾 🚟 🖸	(H) 🎆	🛗 🗮 📥	1 🔚 🖏 🔇		
□● 何服文档		CAN网络:	地址: 1		
	86.40 응원 /16:	输λ/输 δ	t.		
		11122 (1112			
		CVM 控制程	序		
		速度模式		──→ 速度环 -	→ 电流环 → 电机仮馈类型
			T	1	
◎ A轴	-				西] 栗 扑 府
● B轴	(编程命	\$			HUTURNA
◯ C轴					
● D轴	Programm	ed Velocity:	300 rpm		正负值代正反转
	-			关闭	
正弦交换					F12断开使能

3、电机运行情况实时监控

	a. an.	
	• 电机输出: 激活 • 硬件使能: 使能中 • 液体使能: 使能中 • 正印限制: 未激活 • 反印限制: 未激活 • 软件限制: 未激活 • 软件限制: 未激活 • 软件限制: 未激活 • 牧件限制: 未激活 • 牧件限制: 未激活 • 取机相序: OK • 动作中止输入: 未激活 • 四婚出程序: 未运行 • 原点: Hot Referenced • 网络状态: 限制響告	mint Actual Current ▼ 0.4 A Actual Motor Velocity ▼ 301.86 rpm Bus Voltage ▼ 23.7 V 模式:速度,编程 点动速度: 150 rpm
控制	设置零点位置	□ 点动使能 反向点动 正向点动
断开使能	清除故障	关闭

电机运转正常,改变速度模式中的数值可以改变电机的转速.