

驱动器版本确认方法 (以下以 AZ系列 多轴对应EtherCAT 为例, 其他驱动器方法相同)

MEXE02 简体中文版 - [新视1* | AZ (多轴) EtherCAT对应: 电动机/传动装置 10000P/R]

文件(F) 编辑(E) 移动(M) 查看(V) 通信(C) 工具(T) 窗口(W) 支援(S) 帮助(H)

显示/印刷轴数选择 ○ 2轴型 ○ 3轴型 ● 4轴型

AZ (多轴) EtherCAT对应 / 电动机/传动装置 10000P/R

参数

- 驱动器轴
 - Profile area的对象
 - 厂家固有区域的对象
 - 基本设定
 - 电动机-机构(坐标/JOG/原点返回)
 - Alarm-Info设定
 - I/O动作-功能
 - Direct-IN 功能选择(DIN)

运行

遥控运行

监控

组合信息监视 (全轴)

组合信息监视 (Axis1)

组合信息监视 (Axis2)

组合信息监视 (Axis3)

组合信息监视 (Axis4)

Profile area 的对象

1	Quick stop option code (605Ah)	按照Quick stop deceleration(605Ah)
2	Shutdown option code (605Bh)	按照Profile deceleration(605Bh)
3	Disable operation option code (605Ch)	按照Profile deceleration(605Ch)
4	Halt option code (605Dh)	按照Profile deceleration(605Dh)
5		
6	Modes of operation (6060h)	
7	Following error window (6065h) [rev]	
8	Position window (6067h) [°]	
9	Home offset (607Ch) [step]	
10		
11	Micro stop option code (607Dh-01h) [step]	
12	Micro stop option code (607Dh-02h) [step]	
13	Micro stop option code (607Dh-03h) [step]	
14	Micro stop option code (607Dh-04h) [step]	
15	Micro stop option code (607Dh-05h) [step]	
16	Micro stop option code (607Dh-06h) [step]	
17	Quick stop deceleration (6085h) [step/s^2]	

通信端口 = COM12 : ORIENTAL MOTOR/Common Virtual COM Port

新视1* | AZ (多轴) EtherCAT对应: 电动机/传动装置 10000P/R - 组合信息监视 (全轴)

开始组合信息监视 (全轴)

控制器轴

	执行值	设定值
Driver user name		
Product name	AZD4A-KED	
Serial number	WS4K117803	
CPU	6025	
Ver.	2.10	
PID	5010 h	
SID	0000 h	
Control power supply count	234 [times]	
Control power supply time	1071 [x20 min]	
ECAT ID	0000 h	
ECAT ID x10		0 h
ECAT ID x1		0 h

控制器轴的版本

驱动器轴

	Axis1	Axis2	Axis3	Axis4
Motor user memo				
Motor product name				
Motor serial number				
Actuator product name				
Actuator serial number				
Driver user memo				
Driver product name	AZD4A-KED-1	AZD4A-KED-2	AZD4A-KED-3	AZD4A-KED-4
Driver serial number	WS4K117803	WS4K117803	WS4K117803	WS4K117803
CPU	6040	6040	6040	6040
Ver.	2.10	2.10	2.10	2.10
PID	3420 h	3420 h	3420 h	3420 h
SID	0000 h	0000 h	0000 h	0000 h
Series (Mech.)	0000 h	0000 h	0000 h	0000 h
Model (Mech.)	0000 h	0000 h	0000 h	0000 h
Used multi-rotation amount	未连接	未连接	未连接	未连接
Driver simulation mode	使用实体电动机	使用实体电动机	使用实体电动机	使用实体电动机
Parameter Rev.	0001 h	0001 h	0001 h	0001 h
Control power supply count	234 [times]	234 [times]	234 [times]	234 [times]
Main power supply count	75 [times]	14 [times]	2 [times]	2 [times]
Main power supply time	12459 [min]	12459 [min]	12459 [min]	12459 [min]
POW-TYPE	DC24	DC24	DC24	DC24
ABZO connection	无	无	无	无

驱动器轴的版本