

UM242E\UM244E 部分功能讲解

UM242E 驱动器是总线型驱动器、分为 UM242E UM244E 两个型号、UM242E 代表的是额定电流 2A、UM244E 代表的是额定电流 4A。目前倍福、汇川、欧姆龙、台达等 PLC 均可以正常连接

硬件介绍:

该驱动器自带有 4 个输入口、2 个输出口、5V-24V 兼容、属于自定义 IO 口、可以自定义其功能、通过我们的 EtherCAT 调试软件修改功能码或者上位机通过索引地址修改均可。具体功能码解释参考说明书。

2310h-2313h 地址修改输入口功能

2320h-2321h 地址修改输出口功能

6098h-回原点模式选择 17/18/24/29(具体数据含义参考手册讲解)

限位开关接线以及参数修改使用:

限位开关要求:NPN 限位开关

X 输入端子接线:

XCOM 接 24V+ X0 接原点信号线(黑色线) X1 接正限位信号线(黑色线) X2 接负限位信号线(黑色线) 限位开关棕色线接 24V+ 限位开关蓝色线接 0V。限位开关在任何运动模式下均会生效。

Y 输出端子接线:

YCOM 接 0V Y0 接指示灯一侧、指示灯另外一侧接 24V+ Y0 Y1 选择需要的功能码、默认无功能

需要电机运转指示灯亮、电机停止指示灯熄灭功能:

接线要求: YCOM 接 0V 寻找一个 24V 指示灯、指示灯一侧接到 Y0、一侧接到 24V+即可

软件要求: 使用 EtherCAT 调试软件、选择“输入输出配置”, Y0 选择“2-到位信号”, 勾选“电平反转”。

需要报警信号输出功能:

接线要求: YCOM 接 0V 寻找一个指示灯、指示灯一侧接到 Y0、一侧接到 24V+.

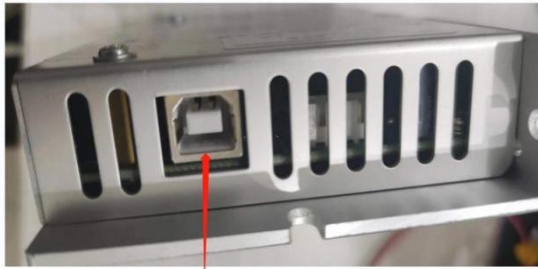
软件要求: 使用 EtherCAT 调试软件、选择“输入输出配置”, Y0 选择“1-报警信号”。

需要步进电机刹车自动打开与关闭功能:

1. 采用 EtherCAT 调试软件、修改输出口功能、将输出端子 Y1 功能选择为“2-到位信号”, 然后勾选“电平反转”。
2. 接线要求: YCOM 端口与刹车电机刹车红色线缆(+端)连接、Y1 接到电源 24V、刹车黑色线缆(-端)接到电源 0V
3. 上位机发送指令、电机转动会自动打开刹车、电机停止刹车自动关闭。

调试软件如何与驱动器连接:

采用标准网线、网线一端连接驱动器 IN 网口、网线另外一端连接 PC 电脑、打开“EtherCAT 上位机”软件、点击-打开端口进行选择、左上角出现驱动器、则代表连接成功。



USB Type B接口属于厂家调试接口、请勿使用

EtherCAT上位机软件
连接调试网口



网线要求:

通讯速率 100Mbps、接口标准 RJ45 网口接口、常规标准网线即可。

驱动器地址修改:

设备断电状态下、对照驱动器正面表格选择地址、选择对应拨码顺序、不可带电拨码操作。

驱动器恢复出厂设置:

需要设备连接 EtherCAT 调试软件、进行恢复出厂设置。

基本参数修改:

细分: (400-51200) 电流: (0.1-2A)/(0.1-4A) 均采用调试软件修改即可。修改后点击掉电保存即可。

建议: 非特殊情况不建议修改增益与整定一类参数、采用默认值即可。