



工业创造现在 创正驱动未来

创正交流伺服 JX 系列

绝对值伺服增补说明



资料编号: CZ20121120A1V

<http://www.wxchz.cn/>

1. 前言

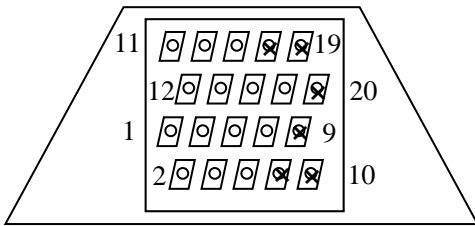
本技术手册是针对《**CZ** 系类伺服驱动器使用说明书》资料进行的特殊功能的增补。对于《**CZ** 系类伺服驱动器使用说明书》中已提及的部分 不再进行赘述，或仅作必要性的提示。使用者仍需随时参考《**CZ** 系类伺服驱动器使用说明书》。

对于本手册所介绍的内容，若与《**CZ** 系列伺服驱动器使用说明书》有不同的地方，在追剪应用方面一律以本手册所描述的内容为主。

对于本手册有不明白或错误之处欢迎随时与无锡创正科技有限公司技术工程部门或相关人员联系。

一、 编码器及电源线接线定义

驱动器侧



				×
			灰	×
紫	白	黑	综	×
蓝				×

电机侧 60~130 系列

E-	E+	SD-	0	SD+	+5V	PE
2	3	4	5	6	7	1
黑	白	蓝	灰	紫	综	

动力线

U	V	W	PE
2	3	4	1
蓝	综	黑	

二、 输入输出

输入输出增加/CLRM /BATERR /CLRABSERR 三个输入输出他们分配地址及定义如下：

名称	定义	分配地址	监控地址
/CLRM	清除编码器多圈数据	P5-19H	0x0812
/CLRABSERR	清除编码器错误	P5-16H	0x080C
/BATERR	编码器电池报警输出	P5-26H	0x081E

三、 监控说明

增加编码器位置监控，多圈信息监控，编码器报警代码监控。

名称	定义	单位	监控地址
Un-10	旋转角（编码器）	*1	0x70A
Un-11	旋转角（编码器）	*10000	0x70B
Un-21	编码器多圈值	*1	0x715

四、 新增功能

1、增加电机编码器校准功能

操作方法：驱动器处于待机模式下（bb）模式，按以下设置参数

P0-00	2
-------	---

P0-01	1
P4-09	30

设置完成后，按到 F6-00，使用辅助使能功能，使能电机，等待大概 5 秒后完成校准。断电重新启动后校准生效。

2、增加直接回原点功能

指定绝对位置后，直接回原点。参数设置。

名称	定义	单位	默认值
P2-25	零点脉冲数低位	*1	0
P2-26	零点脉冲数高位	*10000	0
P2-17	零点圈数	*0x1FFFF	0

使用此功能 P2-20 的 X 位设置为 7（参考说明书第 75 页，原点回归说明）

3、增加清除编码器多圈数据

在驱动器待机模式下，将 /CLRM 信号，由低到高，并保持大约 5S 后，多圈数据清零，并同时清除编码器多圈数据

4、增加清除编码器报警

在驱动器待机模式下，将 /CLRABSERR 信号，由低到高，并保持大约 5S 后，编码器报警被清除。多圈数据不会被清除。

5、电池报警

当编码器的电池电压低于 3.1V 时（正常 3.5V），/BATERR 报警信号会输出高电平。

无锡创正科技有限公司

2014-10-15