



AC 110~220 100W~3000W



DC 24~70 30W~150W

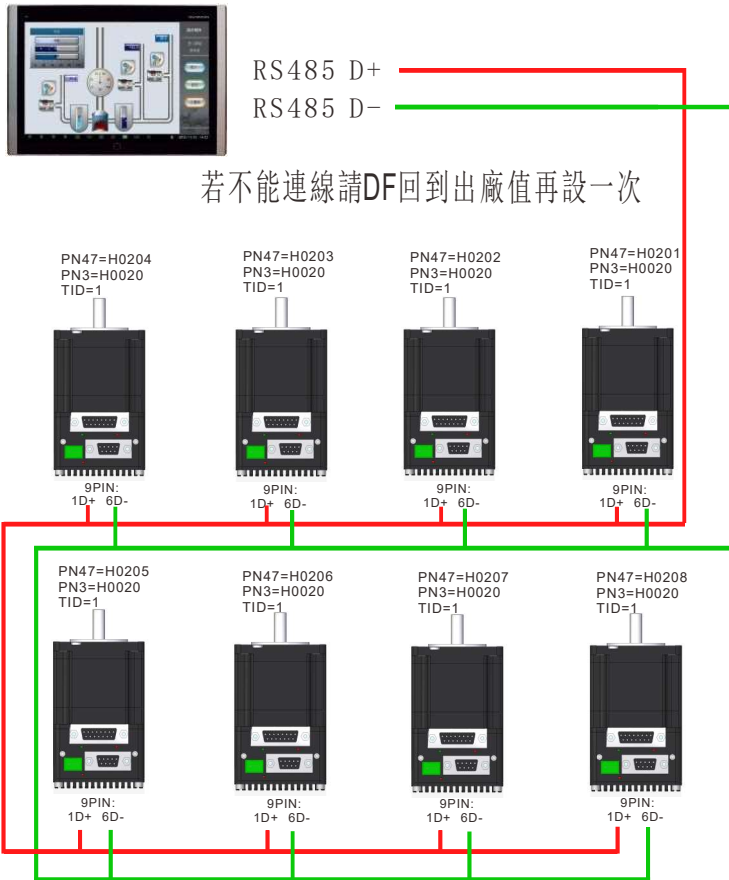


ALL IN ONE SERVO

CSIM Modbus 系列

vc plc 人機 範例可提供

Modbus 多軸連線



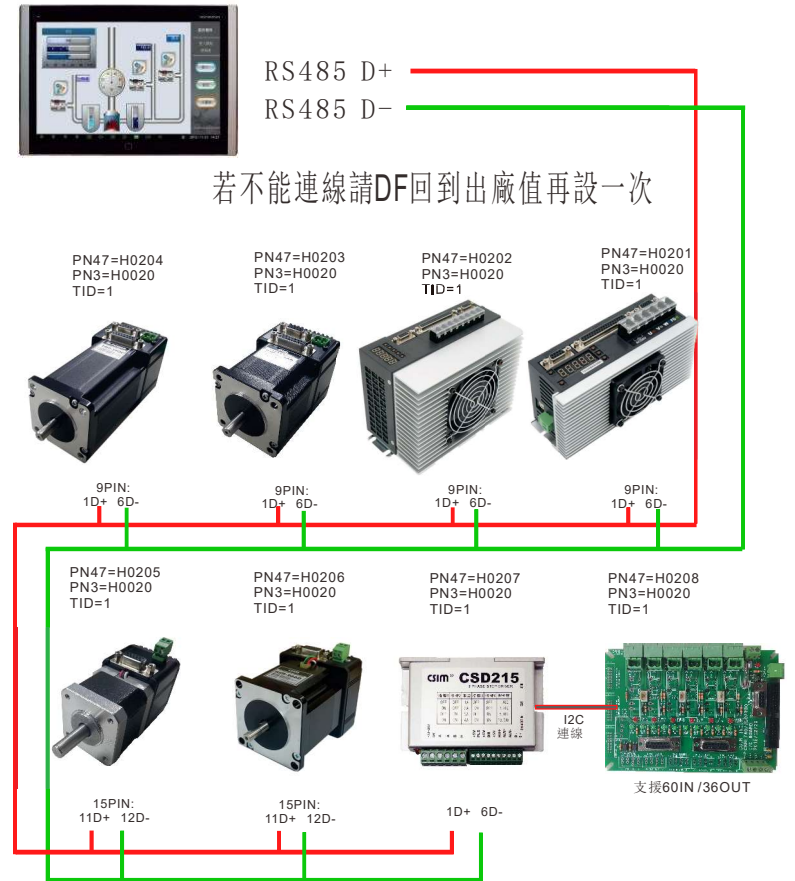
若不能連線請DF回到出廠值再設一次

RS485 連線 CSIM 驅動器和整合式馬達可以混用

人機設定	傳輸設定		驅動器參數設定	備註
MOBUS 984RTU	鮑率	38400	PN3=H0020 PN47=H0201	鮑率最高可 115200 若多軸連線 30 軸以上要裝485 放大器 若不能連請檢查TID 是否被設0 TID 不能等於0
	數據位元	8		
	檢驗	NONE		
	結束位元	1		
	同位元	無		

Modbus 多軸連線

可以任意機種混合



若不能連線請DF回到出廠值再設一次

支援60IN /36OUT

位址	指令	類別	讀寫	功能	備註
基本指令					
00001	05H	B	W	連續正轉	JGF/JG0
00002	05H	B	W	連續反轉	JGR/JG0
00003	05H	B	W1	絕對座標定位，座標由參數 r 設定	MA r
00004	05H	B	W1	相對距離定位，距離由參數 r 設定	MR r
00005	05H	B	W	關閉伺服控制	HOFF/ HON
00006	05H	B	W1	系統重置	RESET
00007	05H	B	W1	重設座標，座標由參數 r 設定	CS r
00008	05H	B	W1	回機械原點	H
00009	05H	B	W1	馬達緊急停止	STOP
00010	05H	B	W	馬達暫停	PZ/REDO
00017	01H	B	R	讀取馬達控制狀態(Servo on)	ST
00018	01H	B	R	讀取馬達錯誤內容(Error)	ST
00019	01H	B	R	讀取馬達運動狀態(Run)	ST
00020	01H	B	R	讀取馬達到位狀態	
00021	01H	B	R	讀取與其它軸同動狀態	ST
00022	01H	B	R	讀取回原點狀態	ST
00023	01H	B	R	讀取馬達寸動狀態	ST
00024	01H	B	R	讀取馬達輸入脈波狀態	ST
00025	01H	B	R	系統保留	
00026	01H	B	R	讀取馬達暫停 PZ 與否	ST
00027	01H	B	R	讀取馬達接收命令模式	ST
00028	01H	B	R	讀取馬達運轉方向	ST
00029	01H	B	R	讀取馬達保持狀態	ST
00030	01H	B	R	讀取馬達 EMC 接點狀態	ST
00031	01H	B	R	讀取馬達 CWHC 接點狀態	ST
00032	01H	B	R	讀取馬達 CCWHC 接點狀態	ST
內部執行命令					
00033	05H	B	W1	程式執行	G
00034	05H	B	W1	程式跳出執行	EXIT
00035	05H	B	W1	程式單步執行	SG
00036	05H	B	W1	內部程式單步執行	
00037	05H	B	W1	程式內部新增一行程式	PA
00038	05H	B	W1	程式內部插內一行程式	PI
00039	05H	B	W1	程式內部刪除一行程式	PD

位址	指令	類別	讀寫	功能	備註
40800	03H/10H	String	RW	立即執行指令	
40808	03H/10H	String	RW	立即執行指令	
40816	03H/10H	String	RW	立即執行指令	
40832	03H/10H	String	RW	立即執行指令	
40840	03H/10H	String	RW	立即執行指令	
40848	03H/10H	String	RW	立即執行指令	
40856	03H/10H	String	RW	編輯可執行指令字串(EEROM)	
40900	03H/10H	String	RW	編輯可執行指令字串(EEROM)	
40908	03H/10H	String	RW	編輯可執行指令字串(EEROM)	
40916	03H/10H	String	RW	編輯可執行指令字串(EEROM)	
40924	03H/10H	String	RW	編輯可執行指令字串(EEROM)	
40932	03H/10H	String	RW	編輯可執行指令字串(EEROM)	
40940	03H/10H	String	RW	編輯可執行指令字串(EEROM)	
40948	03H/10H	String	RW	編輯可執行指令字串(EEROM)	
40956	03H/10H	String	RW	編輯可執行指令字串(EEROM)	
數位輸出指令位置					
00200	05H	B	R/W	設定輸出埠 0	SET P0
00201	05H	B	R/W	設定輸出埠 1	SET P1
00202	05H	B	R/W	設定輸出埠 2	SET P2
00203	05H	B	R/W	設定輸出埠 3	SET P3
00204	05H	B	R/W	設定輸出埠 4	SET P4
00205	05H	B	R/W	設定輸出埠 5	SET P5
監控參數表					
30001	04H	W	R	讀取 RPM	
30002	04H	DW	R	讀取 PE	
30004	04H	DW	R	讀取 PC	
30006	04H	W	R	讀取 INP	
30007	04H	W	R	讀取 AI	
30008	04H	W	R	讀取 ST	
30009	04H	W	R	讀取 ERR	
30010	04H	W	R	讀取 OUTP	
30011	04H	W	R	讀取 Ready	
30020	04H	W	R	讀取 ProgCnt	
30021	04H	W	R	讀取 ProgLineNo	
30033	04H	W	R	讀取立即電流	

位址	指令	類別	讀寫	功能	備註
參數、暫存區表					
30034	04H	W	R	讀取最大電流	
30038	04H	W	R	讀取 pusle 誤差值	
40001	03H/10H	DW	R/W	參數 r	
40100_40107	03H/06H/10H	W	R/W	對應於 MBC0~7	命令 暫存器
40200_40207	03H/06H/10H	W	R/W	對應於 MBS0~7	狀態 暫存器
40300~40305	03H/06H/10H	W	R/W	對應於 RTC 的年、月、日、時、分、秒	
40400~40431	03H/06H/10H	W	R/W	對應於 N0~N31	
40500~40562	03H/10H	DW	R/W	對應於 R0~R62 n = (位址-40200)/2	
40600~40614	03H/10H	F	R/W	對應於 F0~F7 n = (位址-40300)/2	
40700~40782	03H/06H/10H	W	R/W	對應於 PN0~PN82	
42000~42999	03H/06H/10H	W	R/W	對應於 NS(n)存於 SRAM 位址 42000=NS(0) 數值 32757---32767 可指令 SAVE D0 數值將存於 EEROM	Signed decimal
43000~43999	03H/06H/10H	D/W	R/W	對應於 RS(n)存於 SRAM =位址-43000 RS(0)=43000 浮點數,可指令 SAVE D0 數值將存	Flotating
44000~44999	03H/06H/10H	D/W	W	儲存於 EEROM 44000=42000 44001=42001	Signed decimal
45000~46999		D/W	W	儲存於 EEROM 45000=43000 45002=43002	Flotating
46000	03H/06H/10H	W	R/W	程式行號 Line No.	
46100	03H	字串	R	讀取程式 Label	
46120	03H	字串	R	讀取程式碼	
46200	10H	字串	W	寫入程式 Label 及程式碼	
47000	03H/10H	字串	R/W	寫入立即指令	
47100	03H	字串	R	讀取立即回應	

Modbus RTU 字串

Modbus連線方式請先修正PN03及PN47設定鮑率和站號
格式為**984/RTU/ SLAVE**
範例以 **984RTU/SLAVE**
站號**1.鮑率38400.8.N.1**

47000 字串輸入	ADDRESS FIELD (1~255)1~FF	FUNCTION CODE	DATA FIELD 位置	總數	字節	字串	ERROR CHECK
SAVE C	01	10	57 00	04	08	41 53 45 56 43 20 00 00	FC 0F
RESET H 重新開機	01	10	57 00	04	08	45 52 45 53 20 54 00 48	D0 1F

Modbus 讀取B

功能 B 讀	ADDRESS FIELD (1~255)1~FF	CODE	DATA FIELD 位置	BIT	ERROR CHECK
00017 讀取馬達 控制狀態	01	01	00 01	00 01	FC 0F
	SERVO ON回應: 01 01 01 09 91B8 SERVO OFF 回應:01 01 01 00 51 88				
00018 讀取馬達 ERR	01	01	00 01	00 01	AD CF
	無 ERR 時回應:01 01 01 04 50 4 ERR 時回應: 01 01 01 0190 48				
00020 讀取到位	01	01	00 13	00 01	0C 0F
	到位回應: 01 01 0101 90 48 未到位回應: 01 01 01 00 5188				

Modbus B ON OFF

功能 B	ADDRESS FIELD (1~255)1~FF	CODE	DATA FIELD 位置	BIT	ERROR CHECK
0001 正轉	01	05	00 00	FF 00	8C 3A
0002 反轉	01	05	00 01	FF 00	DD FA
	馬達運轉時回應 :01 01 01 01 90 48 馬達無運轉時回應:01 01 01 00 51 88 停止 01 05 00 01 00 00 9C 0A				
0005 SERVOOFF	01	05	00 04	FF 00	CD FB
0006 RESET	01	05	00 05	FF 00	9C 3B
0008 回原點	01	05	00 07	FF 00	3D FB
0009 停止	01	05	00 08	FF 00	0D F8
0010 暫停	01	05	00 09	FF 00	5C 38
繼續	01	05	00 09	00 00	1D C8

Modbus OUT ON OFF

功能 B	ADDRESS FIELD (1~255)1~FF	CODE	DATA FIELD 位置	BIT	ERROR CHECK
00200 OUT0 ON	01	05	00 C7	FF 00	3D C7
00200 OUT0 OFF	01	05	00 C7	00 00	7C 37
00201 OUT1 ON	01	05	00 C8	FF 00	0D C4
00201 OUT1 OFF	01	05	00 C8	00 00	4C 34
00202 OUT2 ON	01	05	00 C9	FF 00	5C 04
00202 OUT2 OFF	01	05	00 C9	00 00	1D F4
00203 OUT3 ON	01	05	00 CA	FF 00	AC 04
00203 OUT3 OFF	01	05	00 CA	00 00	ED F4

Modbus 轉速讀取

功能 WORD 讀取	ADDRESS FIELD (1~255)1~FF	CODE	DATA FIELD 位置	HEX	ERROR CHECK
30001 讀取轉速 Signed Decimal	01	04	00 00	00 00	31 CA
	轉速 0 RPM 回應: 01 04 02 00 00 B9 30 轉速 1 RPM 回應: 01 04 02 00 01 78 F0 轉速 5 RPM 回應: 01 04 02 00 05 79 33 轉速 100 RPM 回應: 01 04 02 00 64 B8 DB 轉速 600 RPM 回應: 01 04 02 02 58 B9 99 轉速 3000 RPM 回應: 01 04 02 0B D8 BE 72				
30033 讀取馬達電流	01	04	00 20	00 01	30 00
30034 讀取馬達最大電流	01	04	00 21	00 01	61 C0

Modbus 變數 Word

功能 WORD 讀寫	ADDRESS FIELD (1~255)1~FF	CODE	DATA FIELC 位置	HEX	ERROR CHECK
讀取 40400	01	03	01 8F	00 01	B4 1D
	0 回應: 01 03 02 00 00 B8 44 100 回應: 01 03 02 00 64B9 AF				
寫入 40400=500	01	06	01 8F	01 F4	B9 CA
讀取 42000	01	03	7C CF	00 01	B5 41
	1000 回應: 01 03 02 03 03 E8 B8 FA				
寫入 42000=0	01	03	07 CF	00 00	B8 81
讀工作速度 40710	01	03	02 C5	00 01	95 8F
	100 回應=01 03 02 00 64 B9 AF 600 回應=01 03 02 02 58B8 DE 1000 回應=01 03 02 0B B8 BF 06				
寫入 40710=100	01	06	02 C5	00 64	99 A4
寫入 40710=600	01	06	02 C5	02 58	98 D5
寫入 40710=1000	01	06	02 C5	03 E8	98 F1

Modbus Speed

功能 WORD 讀寫 32767~32767	ADDRESS FIELD (1~255)1~FF	CODE	DATA FIELC 位置	HEX	ERROR CHECK
讀 VM 速度 40710	01	03	02 C5	00 01	95 8F
100 回應=01 03 02 00 64 B9 AF 600 回應=01 03 02 02 58 B8 DE 1000 回應=01 03 02 0B E8 B8 FA					
寫入 40710=100	01	06	02 C5	00 64	99 A4
寫入 40710=600	01	06	02 C5	02 58	98 D5
寫入 40710=1000	01	06	02 C5	03 E8	98 F1
讀 VJ 速度 40714	01	03	C9 00	00 01	55 8C
100 回應=01 03 02 00 64 B9 AF 600 回應=01 03 02 02 58 B8 DE 1000 回應=01 03 02 03 E8 B8 FA					
寫入 40714=100	01	06	02 C9	00 64	59 A7
寫入 40714=600	01	06	02 C9	02 58	58 D6
寫入 40714=1000	01	06	02 C9	03 E8	58 F2

Modbus MOVE PUSLE

IEEE754 單精度浮點數

網路上有計算公式.以下提供比對

讀取 40001	01	03	00 00		00 02		c4 0b
MOVE 功能 D WORD	ADDRESS (1~255)1~FF	CODE	DATA FIELC 位置	暫存器 數量	字節	D WORD Floating IEEE754	ERROR CHECK
40001 輸入 0	01	10	00 00	00 02	04	00 00 00 00	F3 AF
40001 輸入 100	01	10	00 00	00 02	04	00 00 42 C8	C2 99
40001 輸入 1000	01	10	00 00	00 02	04	00 00 44 7a	41 4C
40001 輸入 1000	01	10	00 00	00 02	04	00 00 44 7a	41 4c
40001 輸入 5000	01	10	00 00	00 02	04	40 00 45 9c	d4 96
40001 輸入 10000	01	10	00 00	00 02	04	40 00 46 1c	d5 c6
40001 輸入 50000	01	10	00 00	00 02	04	50 00 47 43	90 ae
40001 輸入 100000	01	10	00 00	00 02	04	50 00 47 c3	91 0e
40001 輸入 -100	01	10	00 00	00 02	04	00 00 c2 c8	a3 59
40001 輸入 -1000	01	10	00 00	00 02	04	00 00 c4 7a	20 8C
40001 輸入 -10000	01	10	00 00	00 02	04	40 00 c6 1c	b4 06
40001 輸入 -50000	01	10	00 00	00 02	04	50 00 c7 43	f1 6e
40001 輸入 10.5	01	10	00 00	00 02	04	00 00 41 28	C3 e1

Modbus MA MR

MOVE 功能 D WORD	ADDRESS (1~255)1~FF	CODE	DATA FIELC 位置	HEX	ERROR CHECK
MA 00003	01	05	00 02	FF 00	2D FA
MR 00004	01	05	00 03	FF 00	7C 3A
40001 D WORD 一般人機 PLC 都有支援	當 40001 數值輸入 10000 ,00003 ON觸發則馬達絕對座標移到10000 位置 當 40001 數值輸入 0 ,00003 ON觸發則馬達絕對座標移到回到0 位置 當 40001 數值輸入 10000 ,00004 ON觸發則馬達往前10000PPS 當 40001 數值輸入 -10000 ,00004 ON觸發則馬達往後 10000PPS 範圍: (9999999~-9999999)解析度可以另外設定				

Modbus 注意事項

MODBUS傳輸間隔時間為1.75ms

串接或並接線.請用雙絞隔離多芯線

不需終端電阻
不能連線.用電表量D+D-是否導通了(不能短路)
請查詢站號是否有重覆
鮑率是否設對