

EMC-터치 통신 매뉴얼

(DKM EMC 시리즈)



Published by DKM Corporation



DKM Corporation

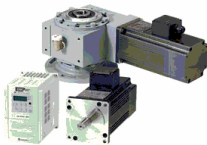
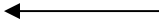
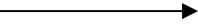
DKM EMC Series

DKM EMC Series 인터페이스

DKM EMC 와 본 기기간의 RS485 시리얼 인터페이스 방법에 대해 알아봅니다.

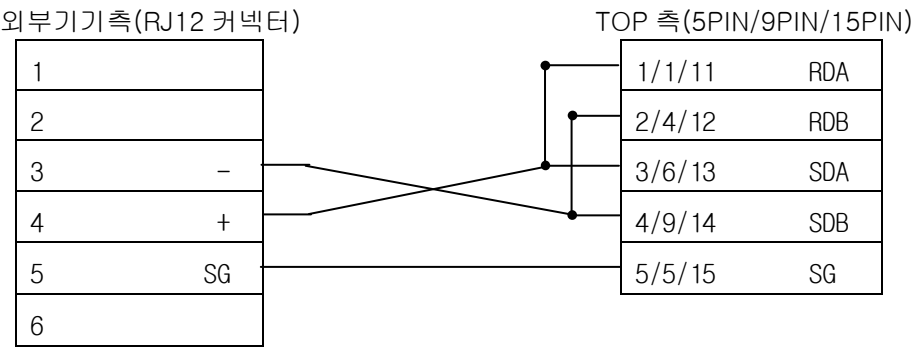
< 시스템 구성 >

본 기기와 DKM EMC 을 연결하는 경우의 시스템 구성을 나타냅니다

외부기기	통신 유닛	케이블	TOP
			
EMC	RS485	결선도 참조	터치 TOP 전기종

< 케이블 결선 >

(1) RS-232 케이블 결선도(PMAC 시리즈 ↔ TOP 시리즈)



loader 케이블 RJ12 6 핀 잭(Male Type)-정면에서 본 모습입니다.



< 터치스크린 통신설정 > - 전원투입시 화면상단을 터치하면 매뉴화면이 나옵니다.

시리얼 보우레이트 : 9600 bps

시리얼 데이터비트 : 8 bit

시리얼 정지비트 : 1 bit

시리얼 패리티비트 : none

시리얼 신호레벨 : RS-485

국번 : EMC 본체에서 확장 파라미터의 F-06 에서 설정 가능합니다. (1~15)

※ 0 번의 경우 전체 국번 이므로 TOP 와의 통신에서는 사용 불가입니다.

※ EMC 1 개만 사용할때에는 F-06 에서 “1”로 설정하시면 됩니다.

당사 자료실에서 “332_TOP-DesignerV231Kor(07-9-20)2”설치화일을 다운받으신후
안내문구에 따라 터치작화프로그램을 설치하시요.

< EMC Address Map >

정수명	기능	최소값	최대값	초기값	DAT 번호
0020	이동데이터(정수)	0	9999	20	0
L-00	이동데이터(소수점이하)	0	99	0	1
JOGL	저속 조그운전 사용여부	0	1	0	2
JOGH	고속 조그운전 사용여부	0	1	0	3
HOME	원점복귀여부결정	0	1	0	4
FREE	모터 브레이크해제	0	1	0	5
INIT	드라이버 초기화	0	9999	0	6
PROG	확장파라미터 진입코드	0	9999	0	7
DUM1					8
DUM2					9
BSPD	기본 속도(주파수)	15	4000	600	10
BACC	기본 가감속시간	01	200	10	11
BDRC	기본 회전방향	0	1	0	12
MSPD	고속 조그운전의 속도	15	4000	600	13
JSPD	저속 조그운전의 속도	15	4000	200	14
MACC	조그 가감속시간	01	200	10	15
STSP	START 속도(주파수)	15	4000	50	16
SC-H	스케일값(정수)	0	9999	4200	17
SC-L	스케일값(소수점이하)	0	99	0	18

BABS	상대/절대 사용	0	1	0	19
ENDH	상한 설정값	0	9999	9999	20
ENDL	하한 설정값	0	9999	0000	21
MDEC	MARK 감속시간	01	200	10	22
MODE	운전 선택	0	5	0	23
HSPD	원점복귀 속도	15	4000	600	24
HCSP	원점복귀 미세이동속도	15	600	100	25
HACC	원점복귀 가감속시간	01	200	10	26
HDRC	원점복귀 방향	0	1	1	27
HLOG	원점센서 설정	0	1	1	28
HOFF	제 2 원점 이동거리	0	9999	0000	29
ODRC	제 2 원점 이동방향	0	1	0	30
HPOS	제 2 원점 좌표값	0	9999	0000	31
HLMT	원점복귀 Limit	0	9999	5000	32
HTYP	원점복귀 Type	0	1	0	33
EPOS	Event position	0	9999	5	34
B-01	인버터 용량	0	15	0	35
B-02	모터 용량	0	15	0	36
VER	Software version	0	255	100	37
DUM7					38
DUM8					39
POH.1	1 번 Step 이동데이터	0	9999	0001	40
POL.1	1 번 Step 이동데이터(소수)	0	99	0	41
SPD.1	1 번 Step 속도	15	4000	100	42
ACC.1	1 번 Step 가감속시간	1	200	10	43
DRC.1	1 번 Step 회전방향	0	1	0	44
POH.2	2 번 Step 이동데이터	0	9999	0002	45
POL.2	2 번 Step 이동데이터(소수)	0	99	0	46
SPD.2	2 번 Step 속도	15	4000	200	47
ACC.2	2 번 Step 가감속시간	1	200	10	48
DRC.2	2 번 Step 회전방향	0	1	0	49
POH.3	3 번 Step 이동데이터	0	9999	0003	50
POL.3	3 번 Step 이동데이터(소수)	0	99	0	51
SPD.3	3 번 Step 속도	15	4000	300	52
ACC.3	3 번 Step 가감속시간	1	200	10	53

DRC.3	3 번 Step 회전방향	0	1	0	54
POH.4	4 번 Step 이동데이터	0	9999	0004	55
POL.4	4 번 Step 이동데이터(소수)	0	99	0	56
SPD.4	4 번 Step 속도	15	4000	400	57
ACC.4	4 번 Step 가감속시간	1	200	10	58
DRC.4	4 번 Step 회전방향	0	1	0	59
POH.5	5 번 Step 이동데이터	0	9999	0005	60
POL.5	5 번 Step 이동데이터(소수)	0	99	0	61
SPD.5	5 번 Step 속도	15	4000	500	62
ACC.5	5 번 Step 가감속시간	1	200	10	63
DRC.5	5 번 Step 회전방향	0	1	0	64
POH.6	6 번 Step 이동데이터	0	9999	0006	65
POL.6	6 번 Step 이동데이터(소수)	0	99	0	66
SPD.6	6 번 Step 속도	15	4000	600	67
ACC.6	6 번 Step 가감속시간	1	200	10	68
DRC.6	6 번 Step 회전방향	0	1	0	69
POH.7	7 번 Step 이동데이터	0	9999	0007	70
POL.7	7 번 Step 이동데이터(소수)	0	99	0	71
SPD.7	7 번 Step 속도	15	4000	600	72
ACC.7	7 번 Step 가감속시간	1	200	10	73
DRC.7	7 번 Step 회전방향	0	1	0	74
POH.8	8 번 Step 이동데이터	0	9999	0008	75
POL.8	8 번 Step 이동데이터(소수)	0	99	0	76
SPD.8	8 번 Step 속도	15	4000	600	77
ACC.8	8 번 Step 가감속시간	1	200	10	78
DRC.8	8 번 Step 회전방향	0	1	0	79
POH.9	9 번 Step 이동데이터	0	9999	0009	80
POL.9	9 번 Step 이동데이터(소수)	0	99	0	81
SPD.9	9 번 Step 속도	15	4000	600	82
ACC.9	9 번 Step 가감속시간	1	200	10	83
DRC.9	9 번 Step 회전방향	0	1	0	84
POH.A	10 번 Step 이동데이터	0	9999	0010	85
POL.A	10 번 Step 이동데이터(소수)	0	99	0	86
SPD.A	10 번 Step 속도	15	4000	600	87

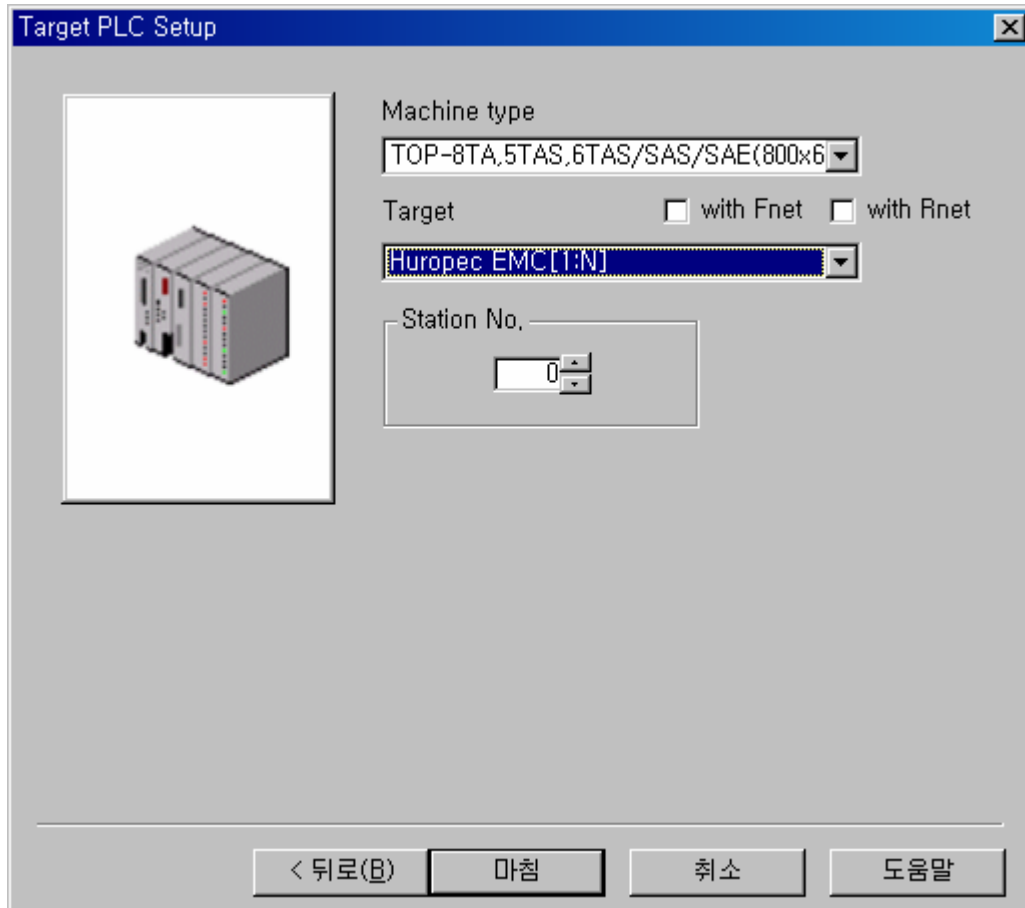
ACC.A	10 번 Step 가감속시간	1	200	10	88
DRC.A	10 번 Step 회전방향	0	1	0	89
POH.B	11 번 Step 이동데이터	0	9999	0011	90
POL.B	11 번 Step 이동데이터(소수)	0	99	0	91
SPD.B	11 번 Step 속도	15	4000	600	92
ACC.B	11 번 Step 가감속시간	1	200	10	93
DRC.B	11 번 Step 회전방향	0	1	0	94
POH.C	12 번 Step 이동데이터	0	9999	0012	95
POL.C	12 번 Step 이동데이터(소수)	0	99	0	96
SPD.C	12 번 Step 속도	15	4000	600	97
ACC.C	12 번 Step 가감속시간	1	200	10	98
DRC.C	12 번 Step 회전방향	0	1	0	99
POH.D	13 번 Step 이동데이터	0	9999	0013	100
POL.D	13 번 Step 이동데이터(소수)	0	99	0	101
SPD.D	13 번 Step 속도	15	4000	600	102
ACC.D	13 번 Step 가감속시간	1	200	10	103
DRC.D	13 번 Step 회전방향	0	1	0	104
POH.E	14 번 Step 이동데이터	0	9999	0014	105
POL.E	14 번 Step 이동데이터(소수)	0	99	0	106
SPD.E	14 번 Step 속도	15	4000	600	107
ACC.E	14 번 Step 가감속시간	1	200	10	108
DRC.E	14 번 Step 회전방향	0	1	0	109
POH.F	15 번 Step 이동데이터	0	9999	0015	110
POL.F	15 번 Step 이동데이터(소수)	0	99	0	111
SPD.F	15 번 Step 속도	15	4000	600	112
ACC.F	15 번 Step 가감속시간	1	200	10	113
DRC.F	15 번 Step 회전방향	0	1	0	114
IND.0	0 번 Step 에서 jump 할스텝	0	15	1	115
IND.1	1 번 Step 에서 jump 할스텝	0	15	2	116
IND.2	2 번 Step 에서 jump 할스텝	0	15	3	117

IND.3	3 번 Step 에서 jump 할스텝	0	15	4	118
IND.4	4 번 Step 에서 jump 할스텝	0	15	5	119
IND.5	5 번 Step 에서 jump 할스텝	0	15	6	120
IND.6	6 번 Step 에서 jump 할스텝	0	15	7	121
IND.7	7 번 Step 에서 jump 할스텝	0	15	8	122
IND.8	8 번 Step 에서 jump 할스텝	0	15	9	123
IND.9	9 번 Step 에서 jump 할스텝	0	15	10	124
IND.A	10 번 Step 에서 jump 할스텝	0	15	11	125
IND.B	11 번 Step 에서 jump 할스텝	0	15	12	126
IND.C	12 번 Step 에서 jump 할스텝	0	15	13	127
IND.D	13 번 Step 에서 jump 할스텝	0	15	14	128
IND.E	14 번 Step 에서 jump 할스텝	0	15	15	129
IND.F	15 번 Step 에서 jump 할스텝	0	15	0	130
DELY	STEP(AUTO) 운전시 지연시간	0	300	0	131
F-01	최대속도 설정	300	4000	600	132
F-02	기저주파수 설정	300	4000	600	133
F-03	토크부스트 설정	0	300	0	134
F-04	브레이크 레벨 설정	0	300	10	135
F-05	외부볼륨 사용환경 설정	0	3	0	136
F-06	드라이브 국선 번호	0	15	0	137
P-01	인텔리전트 입력 설정	0	15	0	138
P-02	인텔리전트 입력 설정	0	15	1	139
P-03	인텔리전트 입력 설정	0	15	2	140
P-04	인텔리전트 입력 설정	0	15	3	141
P-05	인텔리전트 입력 설정	0	15	4	142
P-06	인텔리전트 입력 설정	0	15	5	143
REL1	최소 전압				144
REL2	중간 주파수				145
C-01	최소 전압				146
C-02	중간 주파수				147
C-03	중간 전압				148

< TOP 설정 >

(1) TOP Designer 에서의 설정

외부기기 기종 중에서 “HUROPEC EMC[1:N] Series”를 선택합니다.



위화면은 “V231(07-11-16)HuropecEMC” 패치화일이 설치되어있어야만 표시됩니다.
(당사 자료실에서 다운로드하신후 설치폴더에 덮어씌우기를 하세요.)

(2) TOP 에서의 시리얼 설정

시리얼 설정은 PLC 와 동일하게 설정해 주어야 합니다.

시리얼 보우레이트 : 9600 bps

시리얼 데이터비트 : 8 bit

시리얼 정지비트: 1 bit

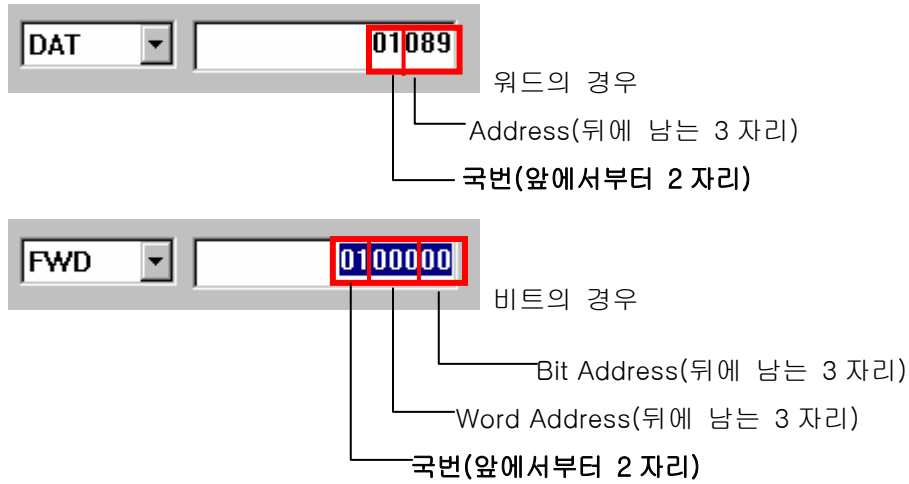
시리얼 패리티비트 : none

시리얼 신호레벨 : RS-485

통신진단시 상대 국번(0~31) : 외부 기기와 동일하게

<< 어드레스 설정 예 >>

HUROPEC EMC 시리즈에 대한 주소 설정은 다음과 같은 방법으로 설정할 수 있습니다.



<<설정 가능한 어드레스 일람>>

Device	Content	Address	Unit	R/W
DAT	파라미터	000 ~ 255	Word	R/W
STS	동작 상태	000	Word	R
OUP	Output 램프	000	Word	R
MOV	이동거리	000	Double Word	R
FWD	회전 방향 1: 전진 2:후진	000	Word	R
MOD	MODE	000	Word	R
RUN	RUN KEY	000(00)	Bit	W
RES	STOP/RESET KEY	000(00)	Bit	W
SET	DATA/SET KEY	000(00)	Bit	W
UPK	UP KEY	000(00)	Bit	W
DWN	DOWN KEY	000(00)	Bit	W
INP	INPUT 단자 입력	000	Word	W

MODE가 0(Parameter Set Mode)~3(Jog Set Mode)일 때

동작 상태 00(Normal Mode), 01(Mark운전), 02(Index운전), 03(Semi Step운전), 04(Auto Step운전), 05(왕복운전)

MODE가 4(Error Mode)일 때

동작 상태 01(OC2), 02(OC), 03(OH), 04(OV), 05(UV), 06(BTR), 07(OL1), 08(OL2), 09(CB0), 10(CB1), 11(CB2), 12(COM_ERR), 13(MARK_ERR), 14(HOME_ERR), 15(SE), 16(EXT_ERR)

<< 터치스크린 디자이너 사용전 설정방법 간편요약 >>

1. 당사 홈페이지 자료실에서 “TOP-DesignerV231Kor(07-9-20)”파일을 다운받으신 후 사용하고자하는 PC에 설치하십시오.
2. 설치되어진 PC의 해당폴더 C/Program file/M2I corp/TOP-Desiner에 당사홈페이지 자료실에서 “V231(07-11-16)HuropecEMC”폴더내에있는 파일들을 설치폴더에 덮어씌워주십시오.
3. 모든설치가 종료되었으면 바탕화면의 TOP-Desiner 를 실행후 사용하십시오.