



Version 1.0

October, 2011

PLC Connection Guide

TN551D-C

Kinco ED Series



ORevision Record

Revision	Date	Content	Owner

Kinco ED Series Port

此技術文件用於說明當使用觸控屏時,如何與控制器正確進行連線以及相關設置需要注意 的事項。 (適用於 Kinco ED Series,本文件以 ED100-LA-000-000 實測)

PLC setting

1. ED100-LA 伺服驅動器設置:



伺服器軟體連線	14 1 :		もん 同曲		
1-1 安农 ECO2WIN, 1-2 開啟軟體	從 <u>www.k1nco.cn</u>	下載 ECU2WIN			
		8	<u>></u>	<u> </u>	X
 1-3 建立新檔					1
1-3 建立新檔					
1-3 建立新檔 ▲ECO2WIN Elle Extras Window Help 」 ① ● ■ 梁高座 『	2		> <u>></u>		
1-3 建立新檔 ▲ ECO2WIN Elle Extras Window Help □ 图 ■ 課 高 回 『	Project assistant Welcome Welcome to ECO2WIN This assistent During the cou	Configuration ass will help you to creation rse you will:	istent te an ECO2WIN proje	et.	X
1-3 建立新檔 ▲ECO2WIN Elle Extras Window Help □ 图 图 第高回 1	Project assistant Welcome to ECO2WIN This assistent During the cou T set up a con	U configuration ass will help you to crea rse you will: mection between PC and	istent te an ECO2WIN proje 1 ECOSTEP? device,	ct.	X
1-3 建立新檔 ▲ECO2WIN Elle Extras Window Help □ 图 图 源 高 图 1	Project assistant Welcome Welcome to ECO2WIN This assistent During the cou T set up a con T set the devi	J configuration ass will help you to crea rse you will: nection between PC and ce in running order,	istent te an ECO2WIN proje 1 ECOSTEP? device,		
1-3 建立新檔 ▲ECO2WIN Elle Extras Window Help □ ● ■ ● ■ ● ■ ● ■	Project assistant Welcome Welcome to ECO2WIN This assistent During the cou T set up a con T set the devi T get to work	J configuration ass will help you to crea rse you will: mection between PC and ce in running order, on first device settin	istent te an ECO2WIN proje 1 ECOSTEP? device, wrs.		



-6 選擇馬達型號(預設即可)						
ym23s31.ewp						×
Motor configura	tion					
	Current motor			<u>Standard</u>	motors	
Type name:	23S31-0650-803J7-A	A		23531-0650	D-803J7-AA	•
Motor type:	O Rotative			ECOSTEP		
Max. torque:	1.800 🛨	Nm		1.8	Nm	
Motor inertia:	0.03400 🛨	kgm2/103		0.0340	kgm?10 ا	
Max. motor current:	6.500 븆	А		6.50	А	
Max. voltage:	60 🛨	V		60	۷	
Winding resistance:	0.29 🛨	Ω		0.29	Ω	
Winding inductance:	0.80 🛨	mH		0.800	mΗ	Documentation
Resolution:	8000 🛨	inc/r		8000	inc/rev	
Number of pole pairs:	50 🛨	2р		50	2р	
steps per revolution	8000 🛨	inc/r		8000	inc/rev	
	A <u>c</u> cept	<u>R</u> es	tore	De	efaults	
		<u>]</u> K		C <u>a</u> ncel		

1-7 讀取伺服器資料



"read data from device and store in project" 讀取驅動器所有數據

"update device with project data 用新建檔案更新驅動器(一般在项目完成后使用) "do not synchronize device and project" 不同步數據,系統只在需要時讀取驅動器數據

8 確認伺服 在〕	器站號 ECOSTEP	點選右鍵	=>Propert	zies				
CO2WIN - [ECO2Win5.ewp] File Project Interface Control M	otor Mechanic Extras V	Window Help						
🎽 🖬 🐙 🦝 🗎	\sim	$\lambda = \lambda$	×	$\lambda = \lambda$	$\lambda = \lambda$	X	
Service 1	e status oscope necepiorgramming e configuration e configurati	Henhani tar ndori ta dovori D						
Modified								
(胡給二) 📀 🛎 🚺 🗀 1	INCO	🗁 Binary	🗀 新增資料夾 (2)	ECO2 WIN	🋗 崩控大師 - CADocum	🏙 觸控大師 - F/新增資	iiii (🕥 下午 01:22

伺服器 ID:9

ECO2Win5.ewp
Properties Version Motor connections
ECO device driver: ECOSTEP 100-LJ • eco10041.dev ID:
9 📑 Interface: RS232 interface (COM1)
Refresh interval: 50 🗲 ms
Online: 💂
A <u>c</u> cept <u>R</u> estore <u>D</u> efaults
<u>O</u> K C <u>a</u> ncel

設定伺服器指撥 ID,須注意參數 2F800008,此參數會影響 ID

上述窗体中的 ID 为建立新的工程文件时系统自动识别到的驱动器上拨码设置地址,如果人为修改了驱动器 拨码地址,也要在这个窗体中修改 ID 一栏的内容等于当前驱动器拨码地址值。驱动器上共有 4 位 ID 拨码,如 图:

BBBB	S0 S1 S2
	S3

S0 为最低位, S3 最高位, On = 1, Off = 0 On. S3 S2 S1 S0 = 0 0 0 1 = 1

例如: S3=Off, S2=Off, S1=Off, S0=On, S3=Off, S2=Off, S1=On, S0=Off,

S3 S2 S1 S0 = 0 0 1 0 = 2

除此之外在驱动器内部还提供一个内部对象地址设置 2F800008 设置 ID 偏移,此参数默认为 0,如果设

置,则此时驱动器实际 ID 号=2F800008 设置值+驱动器上 4 位硬件 ID 拨码号。

例如 : S3=Off, S2= On, S1=Off, S0=On, S3 S2 S1 S0 = 0 1 0 1 = 5

如果未设置 2F800008, 默认=0。此时驱动器实际 ID 号=0+5=5.

HMI Setting

1. 選擇 Device/Server Setting: Kinco Automation Ltd.. ---kinco ED Series 設定

Link Number:	1			
Link Name:	連線1			
Link Type:	Direct Link (COM)		*	
Device/Server:	Kinco Automation Ltd. 🛛 🔽 Kinco ED	Series	*	
Link Port:	COM1 (連線1)	Sub-links		
Record comm	unication status in operation log			

通訊設定:

Baud Rate: Data Bits: [Pawitan	9600 🗸	Panel Address: PLC Address: Timeout Time:	0 🔹 9 😂		
Stop Bits:	1 Vone	Command Delay: Retry Count:	0 🗘 (x 0.1 Sec.)		

PLC Device List

Word Devices:

6063

6083

00

00

Word Device	Address Range	Size	Comment
DImSn WImSn BImSn	m: hex. 0~fff; n: hex. 0~ff m: hex. 0~fff; n: hex. 0~ff m: hex. 0~ffff; n: hex. 0~ff	32 bits Word Byte	
<			>

地址輸入須注意位數,位數08 表示此寄存器將存放的數據長度為1 個Byte=>BI 位數10 表示存放的數據長度為2 個Byte =>WI 位數20 表示存放的數據長度為4 個Byte =>DI

RO,M

RW , M

20

20

<u>WI</u>	<u>6040</u> S	00	子地址 地址 位數10,請參	照上述說明	
地址	子地址	位数	命令類型	單位	人機對應地址
6040	00	10	RW,M	bitcode	WI6040S00
6060	00	08	WO,M	number	BI6060S00

inc

16inc/s2

DI6063S00

DI6083S00

Cermate

注意:單位如果是 inc/64s、 16 inc/s2, 人機讀回來的數據要在做運算

例如: nc/64s: 人機讀取數據除以 64 = 伺服器運行數據

16inc/s2:人機讀取數據乘以16 = 伺服器運行數據

利用" 縮放功能"運算數據(除以 64) & (乘以 16)

單位: Nc/64s

單位: 16inc/s2

數值輸入器 🔀	數値輸入器
一般 進階 顯現	一般 進階 顯現
✓ 縮放 增益: 0.015625	 ✓ 縮放 ● 範圍檢查 增益: 16
偏移量: 0	偏移量: 0
~ 觸控有效 □受位控制	□ 受位控制
□受用戶等級控制	□ 受用戶等級控制
□超時取消	□超時取消
□通知	□通知
□ 操作員確認	□ 操作員確認
□操作記錄	□ 操作記錄
確定 取消 說明	確定 取消 説明

Cermate



~Thank You~

Cermate



Technical Support Information

中國大陸 QQ 專線 : 800014850 www.panelmaster.com.cn/www.cermate.com

資料下載專區 ftp:://mail.cermate.com + User name + Password (欲加入會員需要申請)

合作貼牌聯絡專線: China: 0910011916 / 86-13823788405 <u>sunny@cermate.com</u> Taiwan: 886-910011915 <u>Kevin@cermate.com</u> Worldwide: 886-910011914 <u>Linda@cermate.com</u>

<u>Cermate Technologies (Shanghai) Inc.</u> 屏通科技(上海)有限公司

Phone: +86-21-51758590~2 FAX : +86-21-51758589 E-mail: <u>service01.sh@cermate.com</u>

Shenzhen Cermate Technologies Inc. 屏通科技(深圳)有限公司

Phone: +86-755-83562179, FAX : +86-755-83562294 E-mail: <u>sa-cermate@cermate.com</u>

<u>Cermate Technologies Inc. (台湾) 屏通科技股份有限公司</u> 7F-1, No. 168, Lien-Cheng Road, Chung-Ho City, Taipei, Taiwan 235 R.O.C. Phone: 886-2-22437000 FAX : 886-2-22499933 E-mail: <u>service@cermate.com</u>