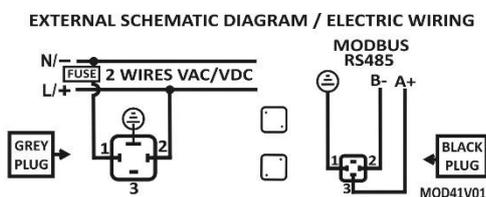
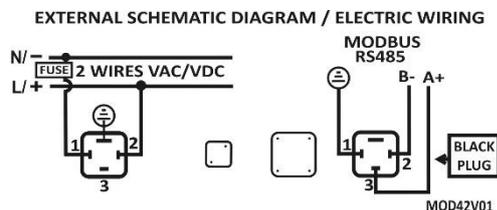


## ИНСТРУКЦИИ ПО НАСТРОЙКЕ И РАБОТЕ ПРИВодОВ JJ С MODBUS

### Электрический Привод с Modbus - Соединения:



Электрическая схема J4C 20 - 85 + Modbus



Электрическая схема J4C 140 - 300 + Modbus

### Конфигурация Modbus:

#### Выберите направление и сигнал передачи данных:

Запрограммируйте **Направление**:

Установите направление движения в шине, используя регистр удержания 0x00.

Устройство имеет заводское значение настройки (1). Тем не менее, это значение может быть изменено путем записи нового значения в этот регистр. Не дублируйте упомянутое значение.

#### Выберите Скорость в бодах:

Настройте связи Modbus с помощью регистра удержания 0x01

Type Modbus: RTU

Bauds: 9600bps

Data Bits: 8

Parity: Even

Stop Bits: 1

Возможные конфигурации:

0: 9600, 8, E, 1 (заводские настройки)

1: 19200, 8, E, 1

2: 9600, 8, N, 2

3: 19200, 8, N, 2

4: 9600, 8, N, 1

5: 19200, 8, N, 1

#### Действия для исполнения Modbus:

Выполните действие с помощью предустановленного единого регистра 0x10:

Тип действий:

1: Удаленная установка.

2: Установка на месте.

3: Включение / выключение привода для открытого положения.

4: Включение / выключение привода для открытого положения.

5: Включение / выключение привода для остановки мотора.

6: 3-позиционный привод для перехода в среднее положение.

7: Привод + DPS, регулировка открытия / закрытия со значениями от 0 до 1000.

(\*5)

**(\*5) Привод + DPS, регулировка открытия / закрытия со значениями от 0 до 1000.**

Новые версии прошивки.

\*Таблица различных значений-примеры привода 0°-90°.

Значения	Градус	Позиция
0	0	ЗАКРЫТО
50	4,5	4,5°
100	9	9°
150	13,5	13,5°
200	18	18°
250	22,5	22,5°
300	27	27°
350	31,5	31,5°
400	36	36°
450	40,5	40,5°
500	45	45°
550	49,5	49,5°
600	54	54°
650	58,5	58,5°
700	63	63°
750	67,5	67,5°
800	72	75°
850	76,5	76,5°
900	81	81°
950	85,5	85,5°
1000	90	ОТКРЫТО

#### Прочитать статус с Modbus:

Считайте состояние с помощью регистров удержания чтения.

Читайте статус через 0x21: Status\_lo (Статус)

- Бит 0: активирован микропереключатель "закрыто"
- (физическое подтверждение).
- Бит 1: активирован микропереключатель "открыто"
- (физическое подтверждение).
- Бит 2: цифровое подтверждение "закрыто".
- Бит 3: цифровое подтверждение "открыто".
- Бит 4: цифровое подтверждение "среднее положение".
- Бит 8: DPS управляет приводом.
- Бит 9: BSR управляет приводом.
- Бит 10: Активирована установка на месте.
- Бит 11: Привод настраивается как "3-позиционный привод".

## Прочитать статус с Modbus:

Считывание регистров с помощью входных регистров чтения.

Список Регистров:

### Регистры Состояния Привода:

Регистр 0x20: Status\_hi (Статус)  
Регистр 0x21: Status\_lo (Статус)  
Регистр 0x22: Periode\_hi (Период)  
Регистр 0x23: Periode\_lo (Период)  
Регистр 0x24: Frequence\_hi (Частота)  
Регистр 0x25: Frequence\_lo (Частота)  
Регистр 0x26: Temperature\_hi (Температура)  
Регистр 0x27: Temperature\_lo (Температура)  
Регистр 0x28: Voltage\_hi (Напряжение)  
Регистр 0x29: Voltage\_lo (Напряжение)

### Actuator Counter Registers :

Регистр 0x2A: Version\_hi (Версия)  
Регистр 0x2B: Version\_lo (Версия)  
Регистр 0x2C: Operations\_hi (Операция)  
Регистр 0x2D: Operations\_lo (Операция)  
Регистр 0x2E: Limitations\_hi (Ограничения)  
Регистр 0x2F: Limitations\_lo (Ограничения)  
Регистр 0x30: Time\_Error\_hi (Ошибка времени)  
Регистр 0x31: Time\_Error\_lo (Оибка времени)  
Регистр 0x32: Power\_On\_hi (Питание включено)  
Регистр 0x33: Power\_On\_lo (Питание включено)  
Регистр 0x34: BSR\_hi  
Регистр 0x35: BSR\_lo

### Параметры Конфигурации Привода:

Регистр 0x36: Limit\_Close\_hi (Предельное закрытие)  
Регистр 0x37: Limit\_Close\_lo (Предельное закрытие)  
Регистр 0x38: Limit\_Open\_hi (Предельное открытие)  
Регистр 0x39: Limit\_Open\_lo (Предельное открытие)  
Регистр 0x3A: Filter\_RPM\_hi (Фильтр об/мин.)  
Регистр 0x3B: Filter\_RPM\_lo (Фильтр об/мин.)  
Регистр 0x3C: Time\_Unlock\_hi (Время Разблокировки)  
Регистр 0x3D: Time\_Unlock\_lo (Время Разблокировки)  
Регистр 0x3E: Invert\_Time\_hi (Время Инвертации)  
Регистр 0x3F: Invert\_Time\_lo (Время Инвертации)  
Регистр 0x40: Operation\_Time\_hi (Время Эксплуатации)  
Регистр 0x41: Operation\_Time\_lo (Время Эксплуатации)  
Регистр 0x42: Input\_Mode\_hi (Режим Ввода)  
Регистр 0x43: Input\_Mode\_lo (Режим Ввода)  
Регистр 0x44: Max. PWM\_hi  
Регистр 0x45: Max. PWM\_lo

Регистр 0x46: Temperature\_hi (Температура)  
Регистр 0x47: Temperature\_lo (Температура)  
Регистр 0x48: Non\_Stop\_hi (Без Остановки)  
Регистр 0x49: Non\_Stop\_lo (Без Остановки)  
Регистр 0x4A: BSR\_Operations\_hi (Операции BSR)  
Регистр 0x4B: BSR\_Operations\_lo (Операции BSR)  
Регистр 0x4C: Input\_Discrimination\_hi (Входное различие)  
Регистр 0x4D: Input\_Discrimination\_lo (Входное различие)  
Регистр 0x4E: BSR\_Protection\_Time\_hi (Время защиты BSR)  
Регистр 0x4F: BSR\_Protection\_Time\_lo (Время защиты BSR)  
Регистр 0x50: Limit\_Function\_Retry\_hi (Пределбная\_Фукнция\_Повтор)  
Регистр 0x51: Limit\_Function\_Retry\_lo (Пределбная\_Фукнция\_Повтор)