

Technische Kurzanleitung

Parametrierung & Drehrichtungsänderung (Smartmotor)



Beschreibung

Die technische Kurzanleitung erläutert das schrittweise Vorgehen zur Bedienung der AIO Control.

Technische Kurzanleitung - Parametrierung & Drehrichtungsänderung (Smartmotor)



1. Schritt	Verbindung hersteller	1	
	Motorseitig	Ader	Schnittstellenbox RS232
	Rot	1	(B) GND
	Violett	2	TxD
	Schwarz	3	RxD
2. Schritt	Download der Softwa	re	
	Das AMCP Kiosk öffr	nen und das	Programm "Smart Motor Interface" herunterladen
		o⊆ ★))))))))))))))))))	Windows Updates Software Windows Updates Software Windows Updates Software Justice Justice Justice Justice
	→ Nach der Installati "SmartMotor Interfa	on das Progi ice" öffnen	ramm

SmartMotor Interface





3.2 WICHTIG: der <u>COM-Port</u> muss konfiguriert sein. Dann ist dieser links in der Liste sichtbar.



3.3 Rechte Maustaste und "Detect (and Address) Motors on RS-232" anklicken

File Edit View	Communicatio	on Compile Tools Window Help
🗋 🗁 🖬 🕻] X 🖻	E 🖸 🖬 i 🖕 🍕 👯 🕅
Configuration	×	Terminal
Find Mo	tors	Com5 Ethernet USB
	Configuration	Open All Motors Ccm5,960
Ethern	Port Prop	erties
🗸 USB	Detect (an	d Address) Motors on RS-232
	Set Baud R	ate >
	Address R	5-232 Chain
	Download	Firmware



	SmartMotor Interface File Edit View Communicatio	n Compile Tools Window Help R R R R & Le A R R A A	% ► = 0 % [] \?	-
	Find Motors Const Priscol Configuration Const Priscol 22:960 bpc) Const Priscol 22:960 bpc) USB	Come Likement USBCome 5900 R5222 (Datasian Sandhitan an 65 777 data shain "Tank" Bana and	
			Corod	
the pres H NUM OVE	Location Description 2 Detecting Sr	autholars on R5-222 daily chain: "Con6"		
Aut/Molio Harrians Edit Vice Communication Comple Tool: Window Help Image: Complex Tool: Complex To	or Help, press F1		3	NUM OVR
Detecting the Notors (RS-485) Canceled by the user! Detecting the Notors (RS-212) Cannot evolution 1 init to Notors	Post Molos Post Molos Conf 05229500 test Conf 05229500 test	Comp Learning Use 1 Open AlMoss Conf. Secon5221 Chemol stabilish a link to Netors Chemol stabilish a link to Netors Detecting the Notors (RS-203) Chemol stabilish a link to Netors	1 32 30 30 20 6 30 30 20 8 30 30 20 1 30 30 20 1 30 30 20 1 30 30 20 1 30 30 20 1 30 30 20 1 Sold motion on R5-222 dairy chain "Con6". Please well	
Cannot artablish a link to Motory		Detecting the Motors (RS-485) Canceled by the user!	P Cancel	
Detecting the Notors (NS-433) Cancel day the basef. Detecting the Notors (NS-433) 4 30 30 4 30 4 30 4 30 4 30 4 30 4 30 4 30 4 30 30 4 30 4 30 30 30 4 30 30 4 30 4 30 30 30 30 30 30 30 30 4 30 4 30 4 30 30 30		Detecting the Notors (RS-232) Cancel setting the Notors (RS-232) Detecting the Notors (RS-232)	1 30 30 20 i 30 30 20	
Description	L. Description	C 222 dalar akalar "Pande"	Data Entry: P Hex C Dec C Dhar	
L Descring Sharmoot on his 22 dairy chart. Cano	2 Datasting Countil datas DC	3-232 daisy chain: Comp		









4.1.2. Es erscheint das Fenster mit der entsprechenden Programmierung im rechten

4.1.3. Danach über den Button "Compile and Download Programm (F5)" den Parametersatz auf den Motor laden

🛍 Sn	nartMo	otor Int	erface - [MT_140 U	pm_Dekade	e_gr]										<u></u>
File	Edit	View	Communication	Compile	Tools	Window	v Help		_						
	B] X 🖬 🕯		1	be .		Pro .	#	1	•		6 x	1	₿?
Conf	igura	tion	×	Terminal					×	Ser	ial Da	nta A	Analyze	er	
		Circle Ma	1	Com5 LE	hernet]	USB]				Cor	n5 F	therne	+ LUSR	1	

4.1.4. Es öffnet sich das Fenster "Select Motor" hier den entsprechenden Motor auswählen und "OK" drücken

-485)	>06 8 ZS
	>3D 54 >06 Select Motor X
-232) to Motors	>3D 55 >06 Please select the port and then a motor from the lists, or enter the motor address.
-485) to Motors	>55 4A >06 Ports: >3D 3D Image: All Ports
-232) to Motors	>06 Com5 >61 3D Ethernet >06 Ispace
-485)	>4E 44 ()000 t) >06 ()000 (
-232)	>06 < >30 0A
-485)	>06 Motor Address: 1 ÷ Blind Download >74 29 >06 0K Cancel
-232)	>3D 30 >06 >0A 4F 46 46 0A 52 45 54



4.1.5. Es erscheint folgende Meldung:



Hier auf "Yes" drücken und der Download auf den Motor beginnt...

WICHTIG: Nach der Übertragung muss der Motor einmal Spannungsfrei geschaltet werden. Danach wieder Spannung zugeben und der neue Parametersatz ist einsatzbereit.

4.2 Parametersatz / Drehrichtung ändern

Sollte der Motor falschherum drehen, kann dies über die Änderung des Parametersatzes erfolgen.

Hierzu bis einschließlich Punkt "3.4" gleich vorgehen.

Danach über den Button "Upload Programm" den aktuellen Parametersatz des angeschlossenen Motors ins Programm laden.



Kubota bebender

X Terminal	Serial Data Analyzer	×	
Com5 Ethernet USB	Com5 Ethemet US8	MT 140 lines Dekade or	
ofiguration V Open All Motors	- Com5.9600.RS232.0 >0A 47 0A 6F 3D 62 0A 54	1 DCRN (MR4, 1, F, 9600, 1, 8, D)	
(32-9600 bps)	Send >06	2 SADDR1	
Com5 (5.0.4.4	>4D 52 28 30 2C 74 29 0A	3 EIGN (2)	
Detecting the Mot	DES (RS-232) 145 AF 44 49 46 05 61 61	4 EIGN (3)	
Cannot establish	a link to Motor: >06	5 EIGN(0)	
	>3D 57 28 30 29 0A 62 62	7 r=-2406	
Detecting the Mot	ors (RS-485) >06	8 ZS	
Canceled by the u	>3D 54 45 4D 50 0A 63 63	9 MV	
Detecting the Not	206 (RS-212)	10 ADT=200	
Cannot establish	a link to Matori 1006	11 a=0	
	55 43 41 03 49 46 20 73	12 b=0	
Detecting the Mot	ors (RS-485) >06	14 25461333/32768171100/1040	0
Cannot establish	a link to Motors >3D 3D 31 0A 7A 3D 30 0A	15 0=0	
	>06	16 z=0	
Cappet establish	ors (RS-232) >61 3D 30 0A 5A 53 0A 45	17 t=2000	
CALIFOL BACALVILIAN	AF AA AS AF ON AF AF AF	18 5	
Detecting the Mot	ors (RS-485)	19 TMR(0,t)	
Canceled by the u	ser! >50 0A 45 4E 44 0A 43 32	20 ITR(0, 4, 0, 0, 20) 21 ETTR(0)	
	>06	22 ITRE	
Cannot establish	a link to Motor: >30 0A 54 4D 52 28 30 2C >06	C THE REAL PROPERTY OF	>
Detecting the Not	274 29 0A 61 3D 30 0A 62		
Canceled by the u	ser!		
	>06		
Detecting the Mot	ors (RS-232) >OA 4F 46 46 0A 52 45 54		
	>06		
	>55 52 4E 49 0A		
	>80 57 41 48 45 20 80 57 41	48 45 20	
	<	···	
		Send	
> <	> Data Entry: Hex Dec	C Diar	
cram from "Motor1.Com5"			

Hier muss in der Zeile "r=" das Minus entfernt oder hinzugefügt werden

Bsp: r=-2406 oder r=2406

Damit wird die Drehrichtung geändert wird.

Nach der Änderung der Zeile wird das Programm wieder auf den Motor geladen (siehe Punkt 4.1.3. und Folgende). Motor nach Update spannungsfrei schalten, Spannung wieder zugeben und die Drehrichtung ist geändert.