

## Mise en route



## Révisions

Version	Modifications	Rédacteur	Vérificateur	Date
1.0	Version initiale		M. Greard	24/06/2015

## Tables des matières

<b>1. Matériel</b>	<b>3</b>
<b>2. Objectif</b>	<b>3</b>
<b>3. Câblage du moteur</b>	<b>3</b>
<b>4. Paramétrage de communication</b>	<b>5</b>

## 1. Matériel

- Moteur EZYACT4240 - E43
- Logiciel TMCL-IDE

## 2. Objectif

Câblage, paramétrage et Communication RS-485 du moteur.

## 3. Câblage du moteur

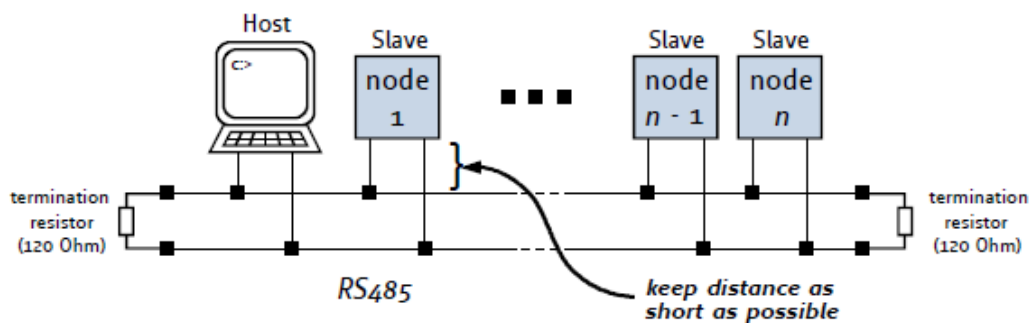
Le moteur s'alimente entre 9VDC et 28VDC.



JST B6B-PH-K-S

Pin	Fonction	
1	GND	System and signal ground
2	VCC	9-28VDC
3	RS485+	RS485 interface, diff. Signal (non-inverting)
4	RS485-	RS485 interface, diff. Signal (inverting)
5	NC	NC
6	NC	NC

Exemple câble :



Ne pas oublier de placer une résistance de 120 Ohms au début et à la fin du bus RS485 entre RS485+ et RS485-



JST B8B-PH-K-S

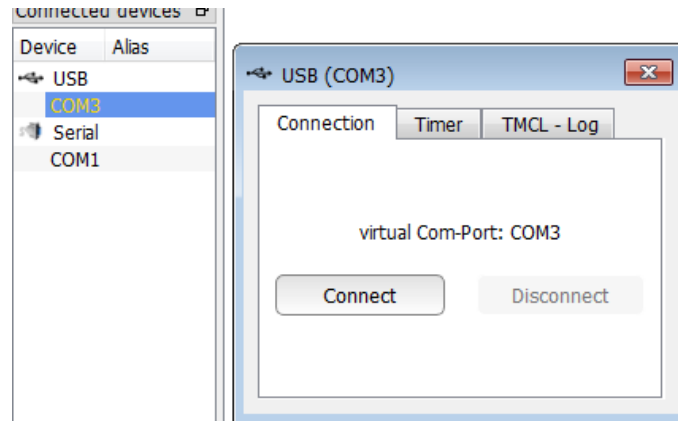
Toutes les I/O sont en 5V par défaut, pour les utiliser en 24V, il faut rentrer la commande « SIO, 0,0 » au début de votre programme TMCL.

Pin		Fonction
1	GND	System and signal ground
2	VCC	VDD, connected to VDD pin of the power and communication connector
3	OUT_0	Open-drain output (max. 1A) Integrated freewheeling diode to VDD
4	OUT_1	+5V supply output (max. 100mA) Can be switched on/off in software
5	IN_0	Dedicated analog input, Input voltage range: 0..+10V Resolution: 12bit (0..4095)
6	IN_1 STOP_L ENC_A	General purpose digital input (+24V compatible) Alternate function 1: left stop switch input Alternate function 2: external incremental encoder channel A input
7	IN_2 STOP_R ENC_B	General purpose digital input (+24V compatible) Alternate function 1: right stop switch input Alternate function 2: external incremental encoder channel B input
8	IN_3, HOME, ENC_N	General purpose digital input (+24V compatible) Alternate function 1: home switch input Alternate function 2: external incremental encoder index / zero channel input

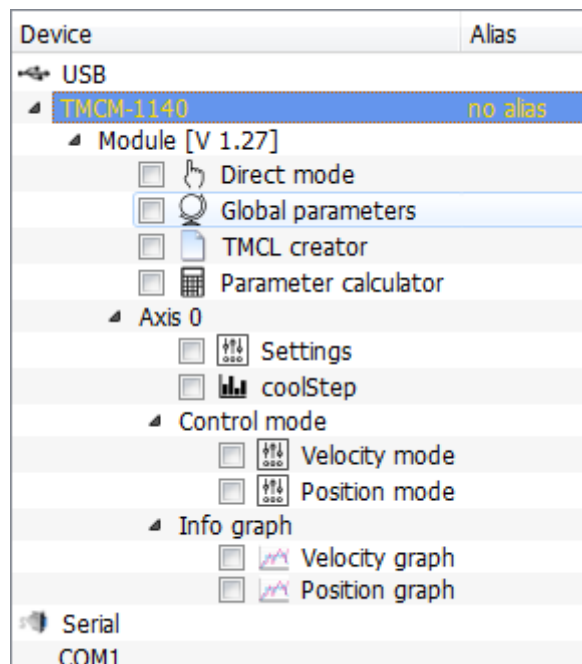
## 4. Paramétrage de communication

Connectez la TMCM1140 en USB sans alimenter la carte en 24V

Lancez le logiciel TMCL-IDE et appuyez sur « COMX », la fenêtre suivante apparaît :



Appuyez sur « Connect », le menu suivant doit apparaître, dans le cas contraire, débrancher puis rebrancher l'USB.



Ouvrir le « Global parameters »

	Global parameter	Value
65	serial baud rate	0
66	serial address	1
67	ASCII mode	0
68	serial heartbeat	0
69	CAN bit rate	8
70	CAN reply ID	2
71	CAN ID	2
73	EEPROM lock bit	0
75	telegram pause time	0
76	serial host address	2
77	auto start mode	0
79	limit switch polarity	0
81	program memory protection	0
82	CAN heartbeat	0
83	CAN secondary address	0
84	store coordinates in EEPROM	0
85	do not restore user variables	0
87	serial secondary address	0

Selectionnez le paramètre 65 pour régler la vitesse de communication du bus RS485 (voir tableau suivant) :

N° paramètre	Global parameter	Description
65	Baud rate RS-232 et RS-485	0 – 9600 baud (default) 1 – 14400 baud 2 – 19200 baud 3 – 28800 baud 4 – 38400 baud 5 – 57600 baud 6 – 76800 baud <b>Attention</b> : Non supporté par Windows ! 7 – 115200 baud <b>Attention</b> : Ne fonctionne sur de nombreux PC car le taux d’erreur du module est trop élevé avec ce baud rate (3.5%).
66	Serial address	L’adresse du module destinataire pour RS-232 et RS-485
76	Serial host address	Adresse utilisé pour la réception d’Acknowledge via RS-232, RS-485

Entrez la valeur désirée