

SDE Servo Status (Durum) Monitörü Modbus Adresleri

Sürücünün status değerlerini Modbus haberleşme üzerinden okumak için kullanılacak olan modbus adresleri hex olarak aşağıdaki tabloda verilmiştir. Adreslerin modbus karşılığını hex adresi decimale çevirerek 400001 ile toplayıp elde edebilirsiniz.

Örneğin 0x000A adresinin decimal karşılığı "10" yapar. $400001 + 10 = 400011$ adresi elde edilir.

Address	Content	Data length
0x0000	Motor feedback pulse [pulse]	2 word
0x0002	Command pulses [rev]	2 word
0x0004	Accumulative pulses error [pulse]	2 word
0x0006	Command pulse frequency [Hz]	2 word
0x0008	Motor speed [rpm]	2 word
0x000A	Analog speed command/limit voltage [V]	2 word
0x000C	Speed input command/limit [rpm]	2 word
0x001E	Analog Torque command/limit voltage [V]	2 word
0x0010	Torque input command/limit [%]	2 word
0x0012	Effective load ratio [%]	2 word
0x0014	Peak load ratio [%]	2 word
0x0016	DC bus voltage [V]	2 word
0x0018	Load to motor inertia ratio [times]	2 word
0x001A	Instantaneous torque [%]	2 word
0x001C	Regeneration load ratio [%]	2 word
0x0020	Pulses of Z phase reference acknowledged [pulse]	2 word
0x0022	Translated command pulses [pulse]	2 word
0x0024	Translated motor feedback pulses [pulse]	2 word
0x0026	Translated accumulative pulses error [pulse]	2 word