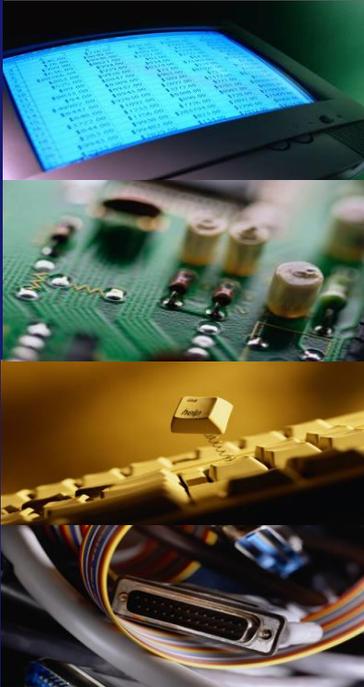


<Guide book> L7P – M2I Touch 간 RS-422 통신



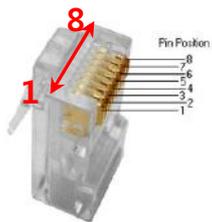
기술지원부

1. 통신 테스트 조건

- Servo Drive : LS Mecapion 社 - L7PA004U
- Touch Panel : M2I 社 – XTOP07TW-UD
- 통신방식 : RS-422
- 통신속도 : 9600 ~ 57600
- RS-422 결선도

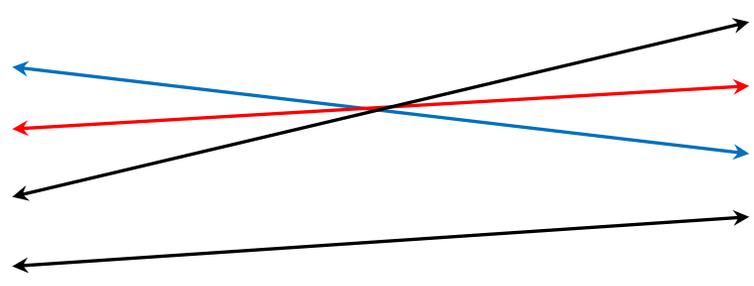
Drive
<RS-422 IN PORT : RJ-45>

Touch Panel
<COM2 PORT : DIP SUB 15PIN(male)>



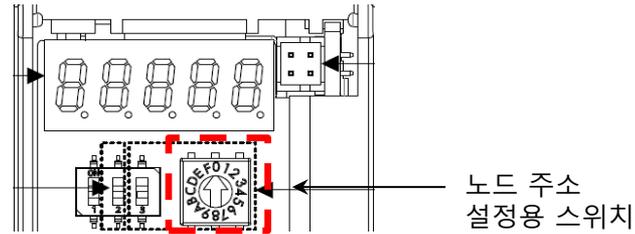
- 1 : 사용안함
- 2 : 사용안함
- 3 : RXD +
- 4 : TXD -
- 5 : TXD +
- 6 : RXD -
- 7 : 사용안함
- 8 : SG

- 11 : RD+
- 12 : RD -
- 13 : SD +
- 14 : SD -
- 15 : SG



2. L7P Drive 통신 설정 (1/2)

➤ Node Address : '1' 로 설정



➤ Drive CM을 통해 통신속도 설정

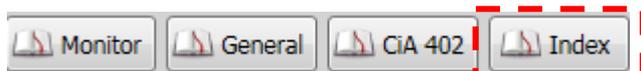
- 드라이브에서 노드 주소를 설정하면 Drive CM에서는 아래와 같이 해당 주소가 표시된다.
(Drive CM 상에서 수정불가)

Index	SubIndex	Name	Value	Default	Type	R/W	Unit
0x2000	0x0	Motor ID		13	UINT	rw	
0x2001	0x0	Encoder Type		2	UINT	rw	
0x2002	0x0	Encoder Pulse per Revolution		524288	UDINT	rw	pulse
0x2003	0x0	Node ID	1		UINT	ro	
0x2004	0x0	Rotation Direction Select		0	UINT	rw	
0x2005	0x0	Absolute Encoder Configuration		1	UINT	rw	
0x2006	0x0	Main Power Fail Check Mode		0	UINT	rw	

2. L7P Drive 통신 설정 (2/2)

➤ Baud Rate 설정 (0x3002)

- Touch 의 설정과 동일하게 맞춰준다 (9600 ~ 57600 가능)
- Data Type 은 고정되어 있음.



Index	SubIndex	Name	Value	Default
0x3000	0x0	Control Mode	0	1
0x3001	0x0	Coordinate Select	0	0
0x3002	0x0	Baud Rate Select	3	3
0x3003	0x0	Dulca Input Logic Select	0	0

항 목		사 양
데이터 타입	Data Bit	8 bit
	Stop Bit	1 bit
	Parity	None

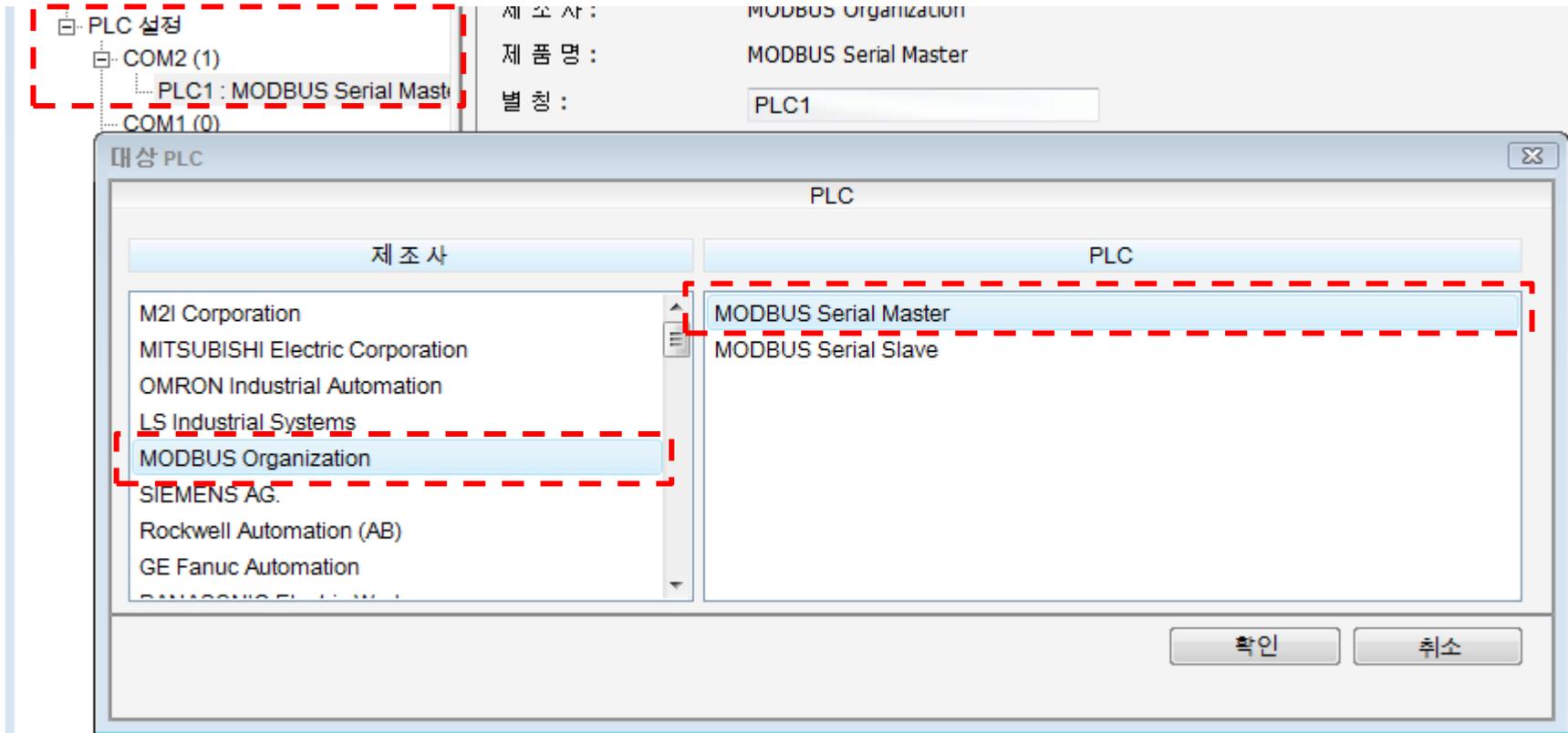
0x3002	통신 속도 설정 Baud Rate Select						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UINT	0 to 3	3	-	RW	No	전원재투입	Yes

상위제어기와의 드라이브간의 RS-422 시리얼 통신속도를 설정합니다.

설정값	설정내용
0	9600 [bps]
1	19200 [bps]
2	38400 [bps]
3	57600 [bps]

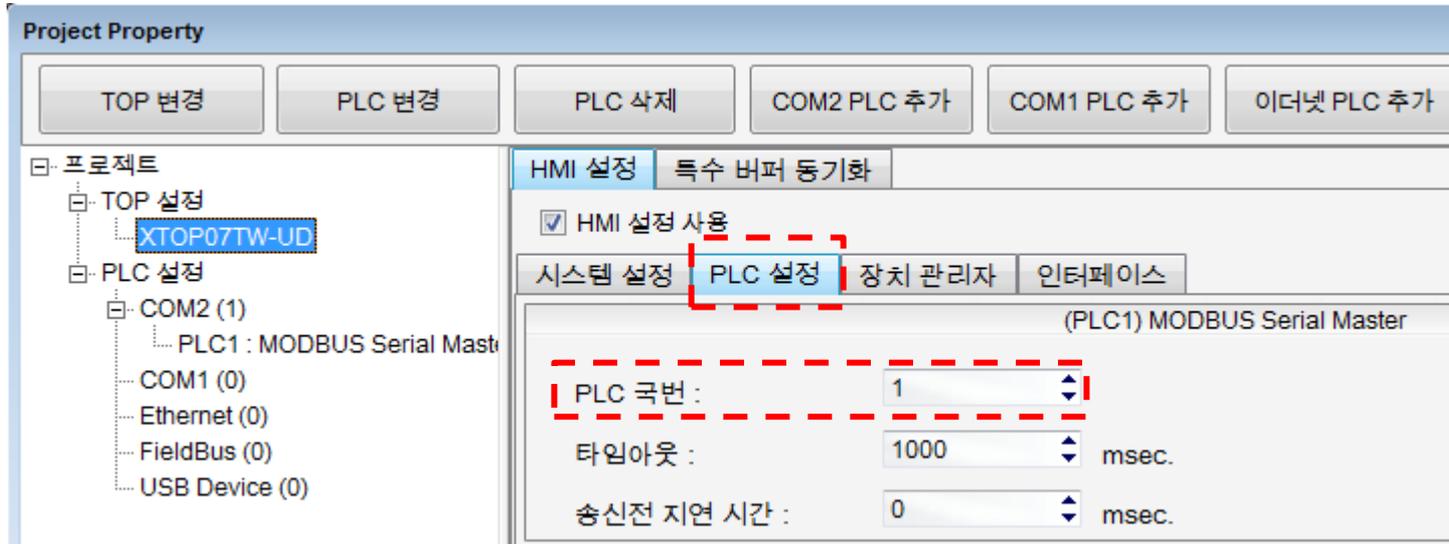
3. M2I Touch Panel 설정 (1/2)

➤ Touch 속성 - 대상 PLC 설정



3. M2I Touch Panel 설정 (2/2)

➤ Touch 속성 – PLC 설정 Tab



➤ Touch 속성 – 장치 관리자 Tab

- 보우레이트는 L7P 와 동일하게 맞춰준다



4. Address Mapping_통신주소 Table (1/2)

➤ Example 1 (Digital) : Servo On / Off Button

<L7P Address>

0x211F : 드라이브 제어 입력 1

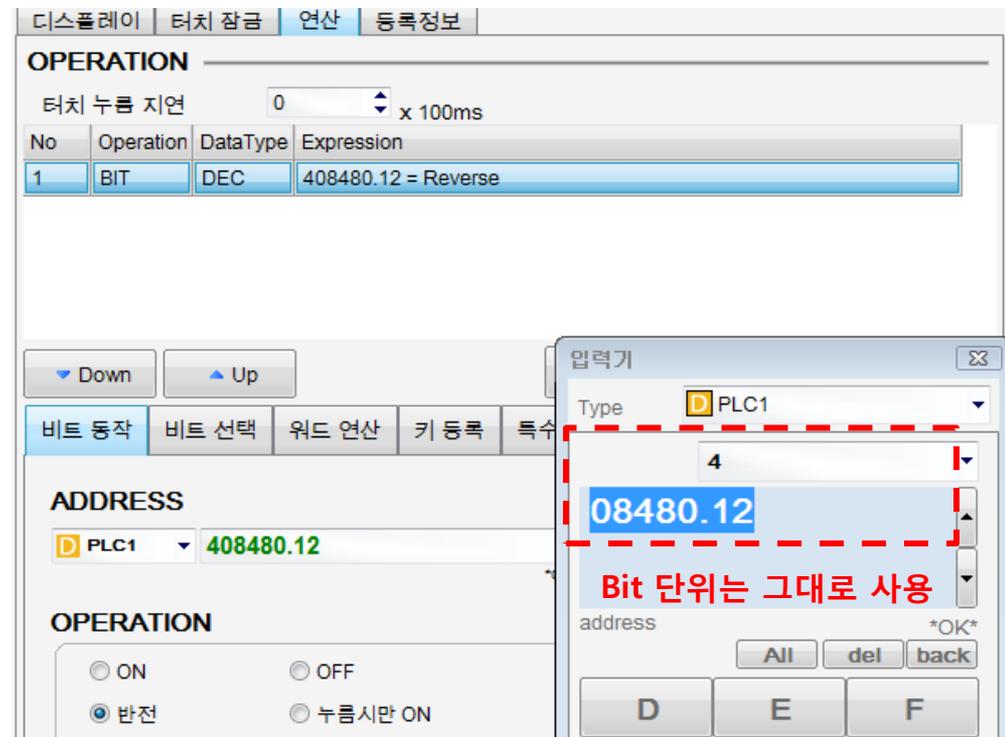
Hex : 211F = Dec : 8479

비트	설정내용
0	POT
1	NOT
2	HOME
3	STOP
4	PCON
5	GAIN2
6	P_CL
7	N_CL
8	MODE
9	Reserved
10	EMG
11	A_RST
12	SV_ON
13	SPD1 / LVSF1
14	SPD2 / LVSF2
15	SPD3

<Touch Address>

스위치 버튼에 L7P의 '10진 데이터 + 1'의 값을 입력한다

Dec : 8479 + 1 = **8480**



➤ Example 2 (Analog) : Feedback Speed Read

<L7P Address>

0x2600 : Feedback Speed

Hex : 2600 = Dec : 9728

통신주소		파라미터 명
10진수	16진수	
9728	0x2600	Feedback Speed

<Touch Address>

데이터 표시 어드레스에 L7P의

'10진 데이터 + 1' 의 값을 입력한다

Dec : 9728 + 1 = **9729**

