

绝对值编码器

RS422 自由协议说明书（4.0 版）



★在使用编码器前，请完整阅读下面的说明，正确使用！

机械参数		电气参数	
最大转速	6000 转/分	工作电压	10~30Vdc (5Vdc 可定制)
主轴负载	轴向 40N, 径向 100N	消耗电流	< 50mA (24Vdc) 空载
抗冲击	1000m/s ² (6ms), 等于 100g	输出信号	RS422 自由协议
抗振动	200m/s ² (10~2000Hz), 等于 20g	线性分辨率	1/4096FS~262144FS
允许轴向窜动	±1.5mm	IP 等级	IP65 (IP68 可定制)
允许径向跳动	±0.2mm	工作圈数	4096
外形结构	60mm 外径, 实心轴, 盲孔轴	工作温度	-40℃~85℃
连接形式	6 芯屏蔽电缆或航空插头	储存温度	-40℃~85℃

接线图：

功能	Vcc	GND	RXD+	RXD-	T/R+	T/R-	置位	设置允许	屏蔽
颜色	棕色	白色	绿色	黄色	粉色	黑色	灰色	蓝色	网（粗红色）

注：1、设置允许线（蓝色）的使用

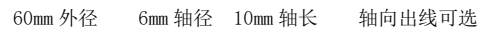
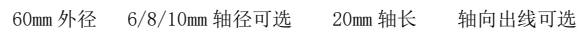
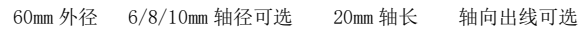
设置模式时：编码器蓝色线与棕色线并在一起接正电源。此时，编码器的通讯速率固定为 19200bps。

非设置模式：即正常工作时，建议将蓝色线与白色线并在一起接电源地线。

2、置位线（灰色）的使用

当置位线（灰色）触碰 Vcc 大于 1 秒钟，编码器的当前数据即变为置位值（编码器的置位值可任意设置）

夹紧同步法兰 (电缆输出或插头输出可选)



RS422 通讯协议说明：

波特率：4800bps. 9600bps. 19200bps. 38400bps. 115200bps.
帧格式：数据位 8 位，停止位 1 位，无奇偶校验，无控制流。
编码器的参数需软件指令对编码器进行设定。
编码器为主动模式时，即编码器主动向上位机发送数据。数据长度为 16 位 16 进制 ASCII 码，格式为：XAB>±DATA↵，即：

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16
X	地址		>	±	DATA										↵

其中，“X”为前导字母，>位分割符，±为符号位。DATA 为数据，ASCII 格式，10 位，由 0~9 构成，范围为 -9,999,999,999~+9,999,999,999。最后是回车符（0D）。
编码器地址为被动模式时，即问答模式。上位机向编码器发送询问指令，指令为 4 位 16 进制 ASCII 码，格式为：D+AB↵。
AB为编码器地址，范围为0到99

例程

1：读数据：

上位机发送：D+地址+0D 编码器回：X+地址+>+符合位+数据位+0D
例：上位机发送 44 30 31 0D （编码器地址为 01 时）
编码器回： 58 30 31 3E 2B 30 30 30 30 30 30 31 32 33 0D

2：编码器置位指令：

上位机发送：D+地址+L+ M+和校验+0D 编码器回： X+地址+l+ m+和校验+0D
例：上位机发送：44 30 31 4C 4D 和校验 0D （编码器地址为 01 时）
编码器回： 58 30 31 6C 4D 和校验 0D（置当前位置）

编码器参数设置请使用我公司专用 ZH&COD 软件及使用方法：请致电我公司索取(下图)

编码器实时设置软件V4.0版

注：使用此软件时设置允许线必须接电源正，
设置完成后请将设置允许线接电源负。

编码器实际数据：编码器当前圈数：

读取

COM口：

打开串口

工作模式

测量模式：

循环工作

往复工作

数据方向：

顺时针

逆时针

主/被动模式：

主动

被动

RS422参数设置

波特率：

115200

地址：

0

每圈分辨率(值)：

4096

置位(基点)值：

0

最大测量值：

1000000

读取当前参数

保存当前参数

导入存储参数

导出当前参数

软件使用说明：

1、数据方向

顺时针为正转方向：面对编码器转轴顺时针旋转编码器数据增加

逆时针为正转方向：面对编码器转轴逆时针旋转编码器数据增加

2、设置主/被动模式：

主动模式即为广播式

被动模式即为问答式

3、设置 RS422 信号工作时波特率：

设置范围：4800----115200

4、设置每圈分辨率：即为编码器转一圈编码器输出的数据

1--4096 以内任意设置

5、设置编码器 RS422 信号地址：

设置范围：0--99

6、设置置位值：

1、当置位线（灰色）触碰电源正极大于 1 秒后，编码器的当前值即变为设置的置位值。

2、当发送置位指令给编码器，编码器的当前值即变为设置的置位值。（例程 2）

读取当前参数：

即读取编码器在设置前的当前参数

保存当前参数：

即将当前使用要求修改的参数写入到编码器里。

导出当前参数：

即将保存的当前参数另存到电脑指定的地方存储起来。以便日后再次使用的时候直接导入存储参数即可。

导入存储参数：

即将之前导出的当前参数导入到软件中，即可使用。

RS422 通讯的注意事项：

1. 通讯速率与传输距离是一对矛盾。速率越高，传输距离越近、但也越稳定，反之亦然。
2. 在外部电磁干扰强时，外部置位线在对编码器置位需接高电平，但置位结束后建议强制接低电平，以防止编码器由于外部干扰而突然回零。
3. 在外部电磁干扰强时，RS422 接线最好使用双屏蔽电缆。
4. 多个编码器接上位机时，由于编码器返回数据没有奇偶校验，故建议在上位机编程时在时间上对各个编码器返回的数据进行区分。
5. 当系统中有电动机时，编码器电源需与其他电源隔离。

由于 RS422 电路是差分形式的，A+，B- 都是带电压的，常时间接地或接高电平都会造成 RS422 电路损坏