

LUST Inverter ( 此 Driver 為新增項目 )

ARM7/ARM9

PLC  
種類

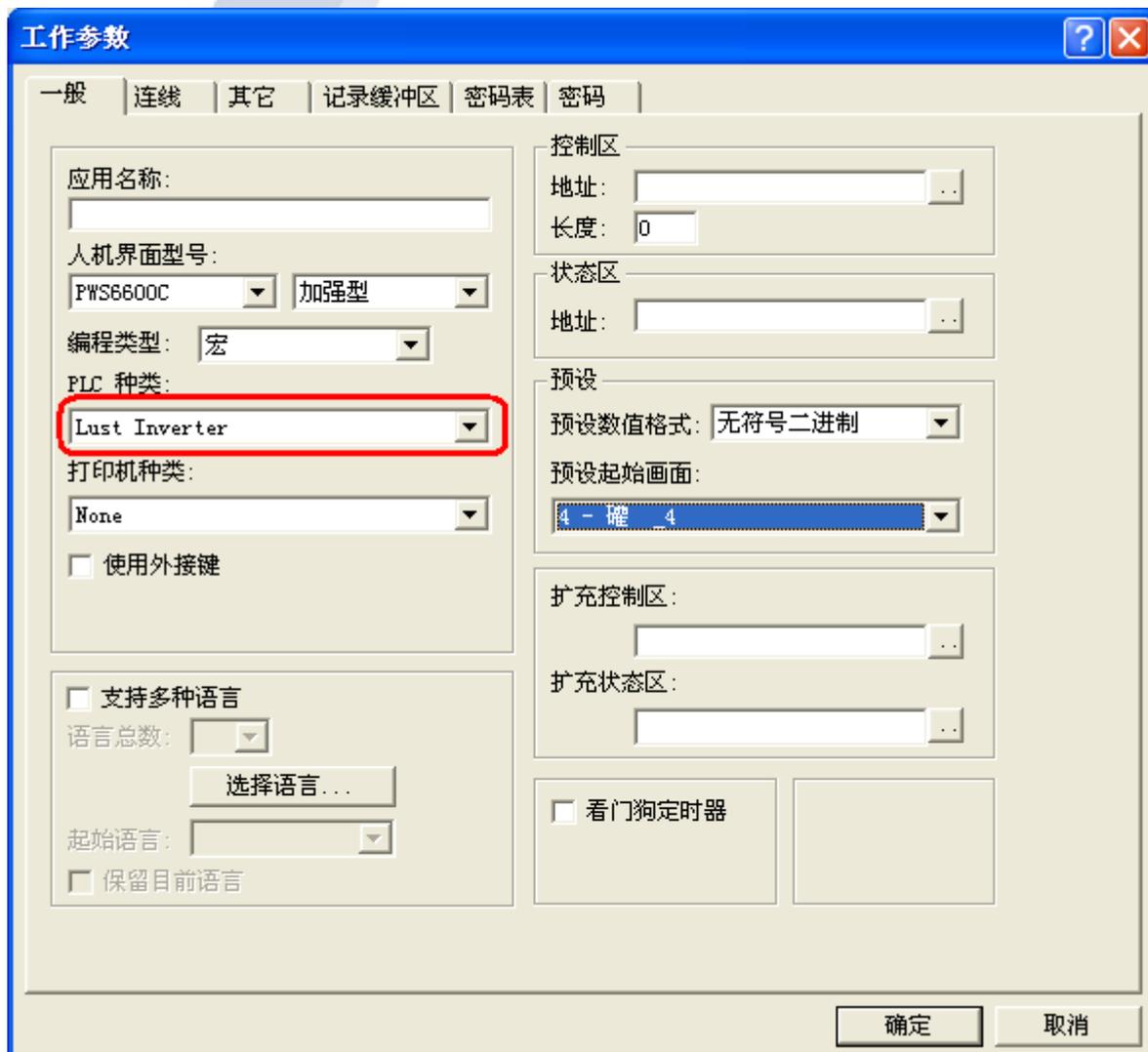
LUST 伺服器 SC3000 系列

使用  
版本

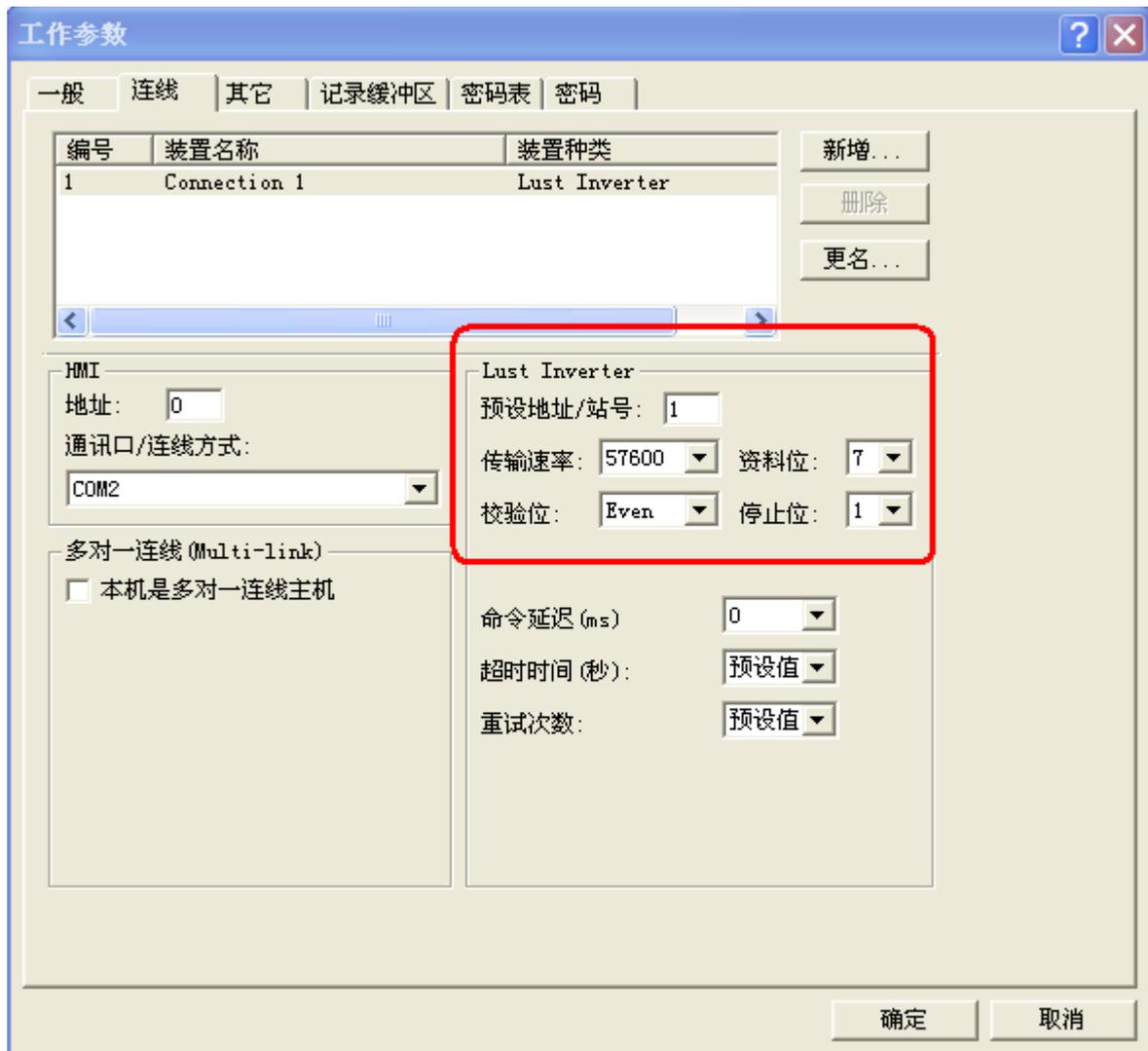
ADP 6.3.1

ADP6 軟體設定

1. 功能表【應用】中選取【設定工作參數】
2. 選擇人機介面型號與 PLC 種類，如下圖：



3. 點選【連線】，進入設定與 PLC 之通訊協議 ( 設定的格式需與 PLC 搭配，此例為 57600,7,EVEN,1 )，輸入完成後按【確認】。如下圖：



### PWS 硬體設定

#### 1. 通訊由 ADP6 軟體決定：

※人機背面之指撥開關，SW5、SW6 撥到 OFF 的位置。

(有關指撥開關之定義與說明，請參考 ADP6 操作手冊)

#### 2. 通訊不支援由 ADP6 硬體決定：

由於硬體 Baud rate 無 57600 頻段,所以不支援硬體控制。

### PLC 設 定

### PLC 軟體設定

1. 安裝 USB 驅動 - WIN2000\_ME\_XP
2. 安裝 LUST 軟體 V3\_x

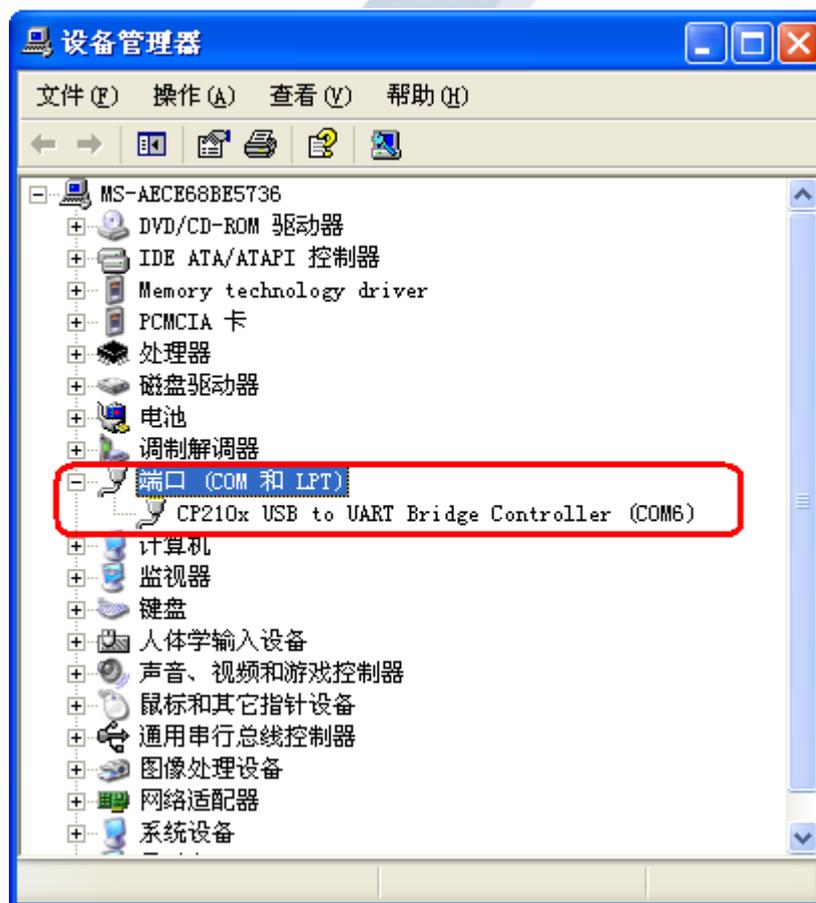
3. 安裝 LUST 軟體 PLC Programmeditor V3\_60\_00

4. 安裝完成後，執行 WINDOWS 桌面上之 DriveManager for c-line drives 捷徑

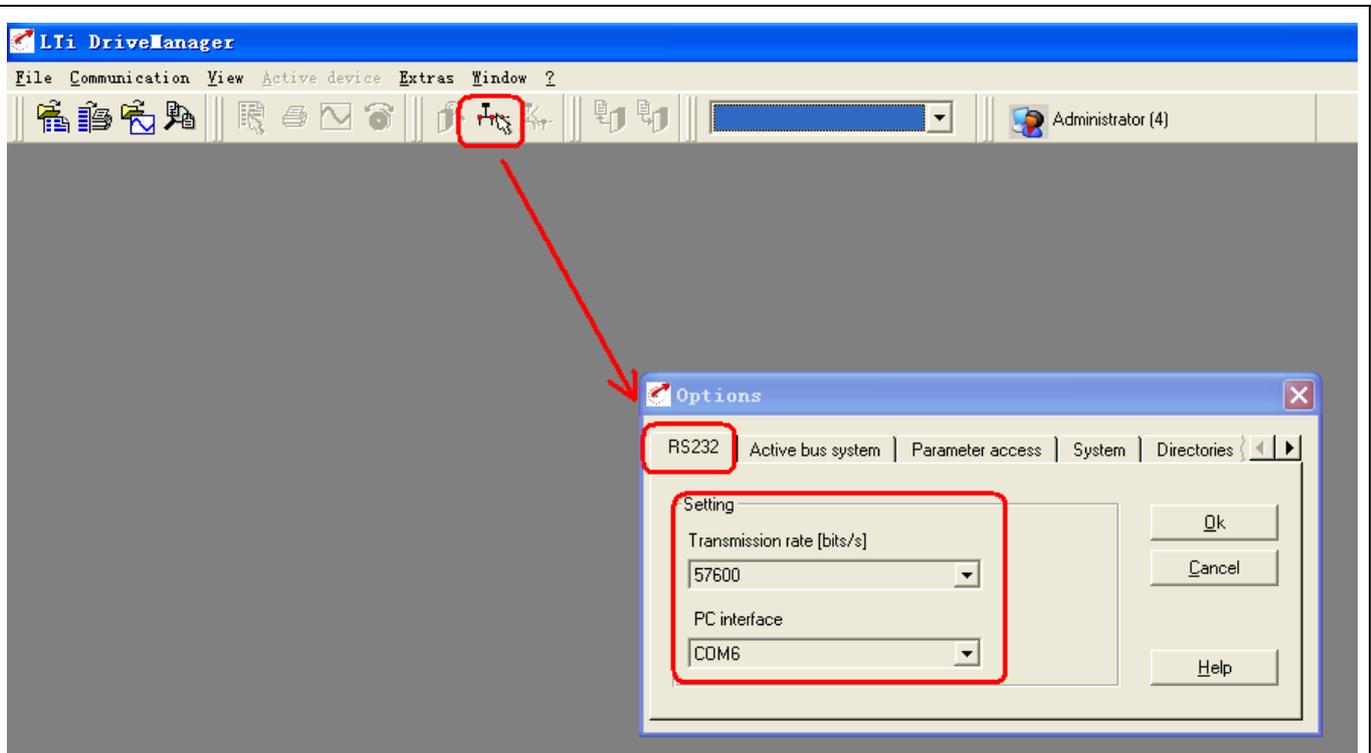


5. 伺服器通電後插入 USB 線連接電腦搜尋 CP2101 完成 USB 驅動安裝

6. 檢查裝置管理員 CP210x 預設位置

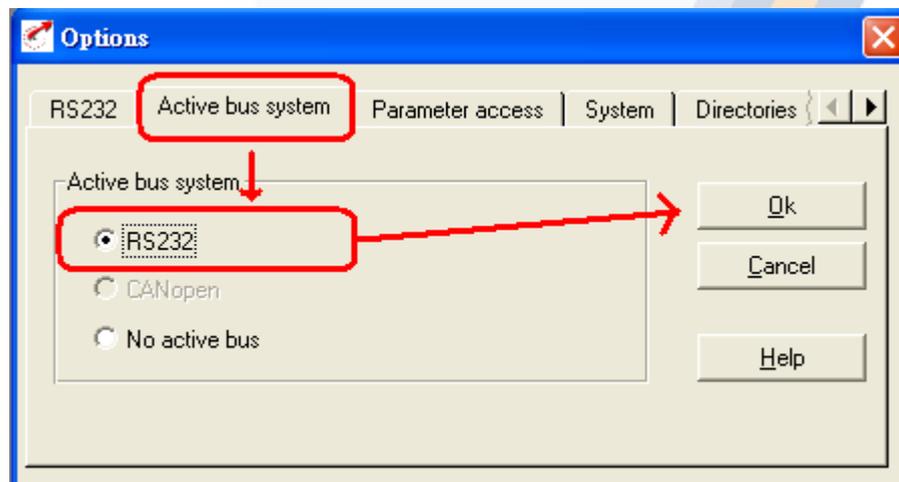


7. 開啟軟體時會自動搜尋伺服器與 PC 通訊,如果沒有連線成功,需設定連接連線通訊參數。



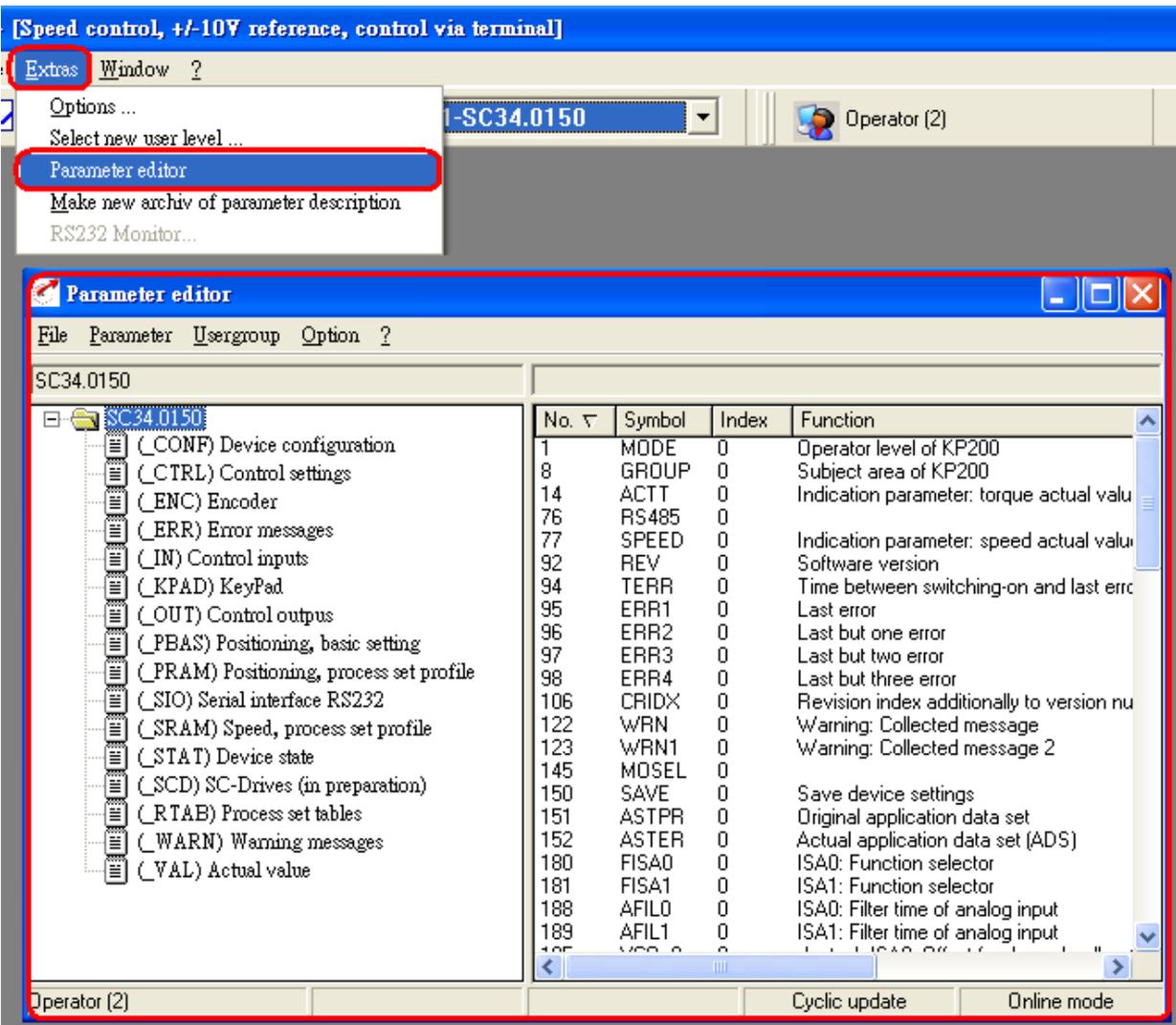
(1) 連接速率:1200~115200 都可以設置與 PC 通訊

(2) PC 連接 CP210X 預設 Com port = Com6



(3) 設定 RS232 連線按確認便可以通訊

8.軟體監控方式可選擇 Parameter editor 查看伺服器參數資料



8. 人機上可供設定的參數，大多可由軟體來監控。不同的機型將會有不同之參數無法由軟體來監控。

### 通訊設定

1. LUST 軟體控制 NO.76 位置 1 = RS485 (人機與伺服器通訊)

0 = RS232 (PC 與伺服器通訊)

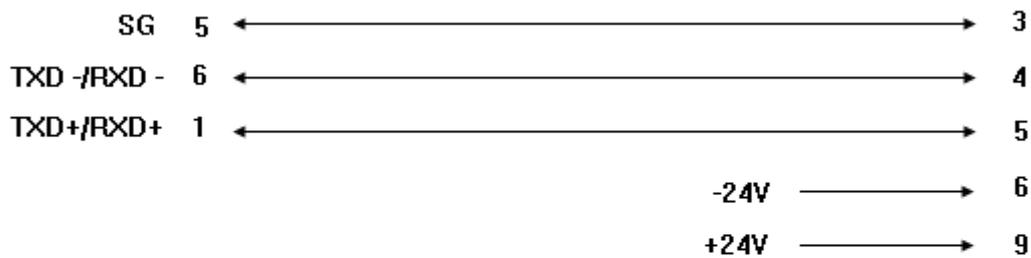
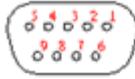
2. 調整伺服器面板選到 **\_Slo 模式 P76** 1 = RS485 (人機與伺服器通訊)

0 = RS232 (PC 與伺服器通訊)

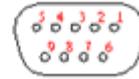


## PWS 對 LUST

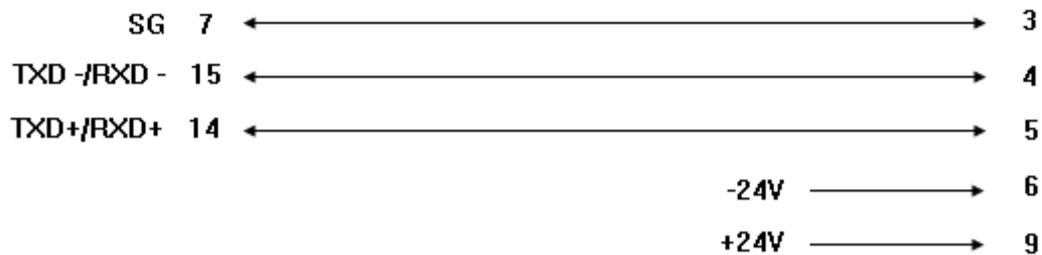
HMI-COM Port  
(9PIN D型公接頭)



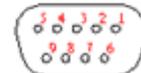
LUST-COM Port  
(9PIN D型公接頭)



(25PIN D型公接頭)



(9PIN D型公接頭)



接  
線  
圖

備  
註

1. 此為新開發之 DRIVER，請將各資料複製到相關位置。

(1) 請將 pla3d.cdi、pla3e.tsk 等兩個 DRIVER 複製到

[C:\Program Files\Hitech\\_ADV\6.3.1\Drivers](C:\Program Files\Hitech_ADV\6.3.1\Drivers) 之中。

(2) 請將 spla3c.dll、SpSimu.dll 資料複製到

C:\Program Files\Hitech\_ADV\6.3.1\Bin 之中。

(3) 請將 302labelV2.dll、flabel.dll 複製到

C:\Program Files\Hitech\_ADV\6.3.1 之中。

## 2. ADP 編輯 Lust drivers 元件限制:(元件種類/格式設定錯誤會影響 HMI 通訊故障)

(1) 元件種類分為兩大類：單一型 / 數值型

( 參考一. ServoC Parameter list.pdf

由 Index 值判斷,元件位置 Index 只有一個 0 為 單一型 , Index 有值延伸下去為數值型

參考二. LIST 軟體 Parameter editor 查看伺服器參數資料 Type 格式是檔案夾圖片為數值型其他為單一型 )

No.	Symbol	Index	Function	Value	Unit	Type
1	MODE	0	Operator leve...	2		
2	EXCEP	0	Exception-Me...			
4	PROG	0	Reset the de...	2		
7	AUTO	0	Auto-Start	OFF		
8	GROUP	0	Subject area ...	_SIO		
11	CASEL	0	Function subj...	ALL		
12	UAVAL	0	Indication of ...	0		
13	UAPSP	0	Parameter of ...	152		
14	ACTT	0	Indication par...	0	Nm	
15	PLRDY	0	Activate initial...	OFF		
16	MKERR	0	Error simulatio...	0000H		
17	HWID	0	Controller Bo...	32F		
18	LOCKS	0	Block drive	OFF		
20	DSM0	0	Operation mo...	60H		
21	DSV0	0	Index of chan...	16		
22	DSM1	0	Operation mo...	60H		
23	DSV1	0	Index of chan...	15		
24	DSM2	0	Operation mo...	20H		
25	DSV2	0	Index of chan...	15		

(2) 每個類別型態元件位置對應格式又不一樣

Data type	Data-width (Byte)	Signs in VALUE	Scaling/ Increments	Range of value	Presentation KP100/KP200
USIGN8	1	2	1	0 .. 255	0 .. 255
INT8	1	2	1	-128 .. 127	-128 .. 127
USIGN16	2	4	1	0... 65535	0 .. 65535
INT16	2	4	1	-32768 .. 32767	-9999 .. 32767
FIXPT16	2	4	0.05	0.00 ... 3276.80	0.00 ... 999.95
USIGN32	4	8	1	0... 4294967296	Not possible
INT32	4	8	1	-2147483648 .. 2147483647	Not possible
INT32Q16	4	8	1/65536	-32767.99 ... 32766.99	-32.76E3 ... 32.76E3
FLOAT32	4	8	see IEEE	see IEEE	-99.99E9 ... 99.99E9

實際每個元件範圍值需參考 ServoC Parameter list.pdf

### (3) 元件指令使用方式

單一型 元件屬性  $A_n$   $n$  = 伺服器讀寫 NO.位置

數值型 word 元件屬性  $B_n:x:y$   $x$  = Index 區段  $y$  = 狀態

數值型 bit 元件屬性  $BB_n:x:y$   $BB$  = BIT

(4) 由於 LUST 每個 NO.位置狀態類型/大小都不一樣,所以 BMOV 搬移指令使

用要小心,超過範圍讀寫會影響 HMI 當機

Hope Guide  
閱凱科技