## Variateur numérique pour moteurs brushless

# Séries SMD

## Configuration du SMD EtherCAT pour fonctionner avec un MPC

Rte des Crètes



Configuration SMD -MPC-2137-FR

#### Table des matières

Ι.	INTRODUCTION	1
II.	CONFIGURATION	1

R2137	PAR (SERAD)	13/09/2021	Traduction
R2103	PAR (SERAD)	22/01/2021	Première édition
Révision	Édité par	Date	Modification

### I. Introduction

Le SMD EtherCAT est compatible DS402 (CanOpen over EtherCAT). Le MPC EtherCAT n'est pas compatible avec le DS402. Le SMD doit donc être configuré pour fonctionner avec l'EtherCAT spécifique du MPC.

### II. Configuration

Dans la liste de paramètres située à droite de la fenêtre du logiciel DriveStudio, sélectionner le groupe de paramètres « Communication : Ethernet ».

Remplacer la valeur « DS402 » du paramètre « Mode EtherCAT » par la valeur « SERAD – MPC ». Redémarrer le variateur pour que le changement soit pris en compte.

🔎   🔒 🖻 Drive1 🚽 🖉 🗸 🖉 🖓 🗗   🖉 🖉 🖓 🖉 🛛 🖓 👘 🖓 🦓 🖓 🖓 🖓 🖉						
nojet Paramètres	Communication Outils	Motion Control	Drive Basic			
			7			
Nouveau Ouvrir Enregistrer	Enregistrer Comparer Fermer	Configuration	Préférences			
Fi-	sous	Configuration	٥.			
FIC	nier	Configuration	A			
Groupe : Communication : Ethern	et		~			
Paramètres	Valeur courante	Valeur sauveg	jardée			
Niveau de tension (%)	10.0	10.0	^			
Nb Osc. (Osc.)	300	300				
Nb Osc. Mesurées (Osc.)	100	100				
Autotuning : Vitesse						
Niveau de courant nominal (%)	5.0	5.0				
Nb Osc. (Osc.)	200	200				
Nb Osc. Mesurées (Osc.)	100	100				
Autotuning : Position						
Niveau de vitesse (%)	1.8	1.8				
Nb Osc. (Osc.)	50	50				
Nb Osc. Mesurées (Osc.)	30	30				
Pas de vitesse (%)	1.0	1.0				
Communication : CANopen						
Vitesse (Kbps)	500.000	500.000				
Communication : Ethernet						
DHCP	Non	Non				
Adresse IP	0.0.0.0	0.0.00				
Masque	0.0.0.0	0.0.00				
Passerelle	0.0.0.0	0.0.00				
Mode EtherCAT	SERAD - MPC	DS402				
Communication : Modbus						