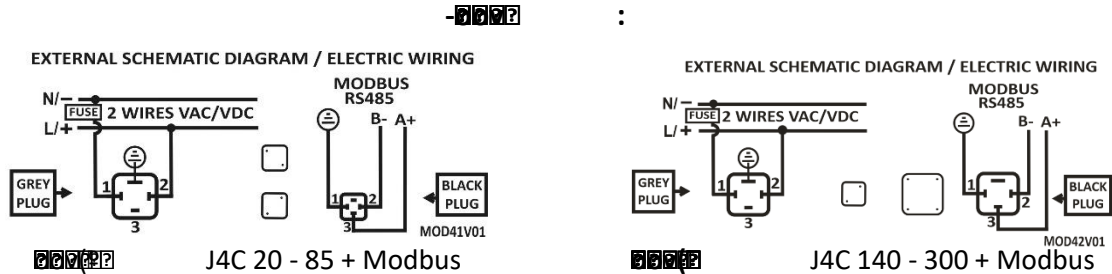




SET-UP & WORKING INSTRUCTIONS OF JJ ACTUATORS WITH MODBUS



Modbus 0000 :

00000000 in aud 0000 :

W0000000 :

00000000

Holding Register 0x0000 .

00000000000000000000000000000000

00000000000000000000000000000000

0000 in aud0000 :

00000000000000000000000000000000

Typ Modbus: RTU

Bauds: 9600bps

Data Bits: 8

Parity 0

Stop Bits: 1

Data0000 :

0: 9600, 8, E, 1 (000000)

1: 19200, 8, E, 1

2: 9600, 8, N, 2

3: 19200, 8, N, 2

4: 9600, 8, N, 1

5: 19200, 8, N, 1

Aktionen die via Modbus ausgeführt werden kann :

Führen Sie die Aktion mit dem Preset Single Register 0x10 aus:

1: Remote Set.

2: Local Set.

3: Ein/Aus Antrieb -Stellantrieb geht in Richtung Öffnen.

4: Ein/Aus Antrieb -Stellantrieb geht in Richtung Zu.

5: Ein/AusAntrieb - Motor stoppt.

6: 3 Positionen Antrieb - verfähre in Mittelposition

7: Positioner DPS Antrieb , Auf/Zu-Regelung mit Werten von 0 bis 1000. (*5)

(*5) Positioner DPS Antrieb , Auf/Zu-Regelung mit Werten von 0 bis 1000.

Um einen Antrieb mit Werten zwischen 0 und 1000 zu regeln, sollte der Antrieb ab Werk als Antrieb mit Stellungsregler eingerichtet sein.

Steps to follow:

-Schreiben Sie den angeforderten Wert (zwischen 0 und 1000) in das 0x11 Holding register.

Bitte beachten Sie, dass bei der Standardeinstellung des Stellantriebs 0 = schließen und 1000 = offen sind.

-Schreiben Sie den Wert „7“ in das 0x10-Register und der Antrieb beginnt sich zu bewegen

*Werte Tabelle – im Beispiel eine Antrieb für 0°/90°

Werte	Grad	Position
0	0	Geschlossen
50	4,5	4,5°
100	9	9°
150	13,5	13,5°
200	18	18°
250	22,5	22,5°
300	27	27°
350	31,5	31,5°
400	36	36°
450	40,5	40,5°
500	45	45°
550	49,5	49,5°
600	54	54°
650	58,5	58,5°
700	63	63°
750	67,5	67,5°
800	72	75°
850	76,5	76,5°
900	81	81°
950	85,5	85,5°
1000	90	Offen

Read status with Modbus:

Read the Status by using Read Holding Registers.

Read status through 0x21: Status_lo

- Bit 0: "close" Micro switch activated, (physical confirmation).
- Bit 1: "open" Micro switch activated, (physical confirmation).
- Bit 2: "close" Digital Confirmation.
- Bit 3: "open" Digital Confirmation.
- Bit 4: "Middle position" Digital Confirmation.
- Bit 8: The DPS is controlling the actuator.
- Bit 9: The BSR is controlling the actuator.
- Bit 10: Local Set activated.
- Bit 11: Actuator set up as a "3 position actuator".

Read Registers with Modbus:

Read Registers by using Read Input Registers.

Register List:

Actuator Status Registers:

Register 0x20: Status_hi
Register 0x21: Status_lo
Register 0x22: Periode_hi
Register 0x23: Periode_lo
Register 0x24: Frequence_hi
Register 0x25: Frequence_lo
Register 0x26: Temperature_hi
Register 0x27: Temperature_lo
Register 0x28: Voltage_hi
Register 0x29: Voltage_lo

Actuator Counter Registers :

Register 0x2A: Version_hi
Register 0x2B: Version_lo
Register 0x2C: Operations_hi
Register 0x2D: Operations_lo
Register 0x2E: Limitations_hi
Register 0x2F: Limitations_lo
Register 0x30: Time_Error_hi
Register 0x31: Time_Error_lo
Register 0x32: Power_On_hi
Register 0x33: Power_On_lo
Register 0x34: BSR_hi
Register 0x35: BSR_lo

Actuator Configuration Parameters:

Register 0x36: Limit_Close_hi
Register 0x37: Limit_Close_lo
Register 0x38: Limit_Open_hi
Register 0x39: Limit_Open_lo
Register 0x3A: Filter_RPM_hi
Register 0x3B: Filter_RPM_lo
Register 0x3C: Time_Unlock_hi
Register 0x3D: Time_Unlock_lo
Register 0x3E: Invert_Time_hi
Register 0x3F: Invert_Time_lo
Register 0x40: Operation_Time_hi
Register 0x41: Operation_Time_lo
Register 0x42: Input_Mode_hi
Register 0x43: Input_Mode_lo
Register 0x44: Max. PWM_hi
Register 0x45: Max. PWM_lo
Register 0x46: Temperature_hi
Register 0x47: Temperature_lo

Register 0x48: Non_Stop_hi
Register 0x49: Non_Stop_lo
Register 0x4A: BSR_Operations_hi
Register 0x4B: BSR_Operations_lo
Register 0x4C: Input_Discrimination_hi
Register 0x4D: Input_Discrimination_lo
Register 0x4E: BSR_Protection_Time_hi
Register 0x4F: BSR_Protection_Time_lo
Register 0x50: Limit_Function_Retry_hi
Register 0x51: Limit_Function_Retry_lo
Register 0x58: DPS output Feedback (Value between 0 and 1000)