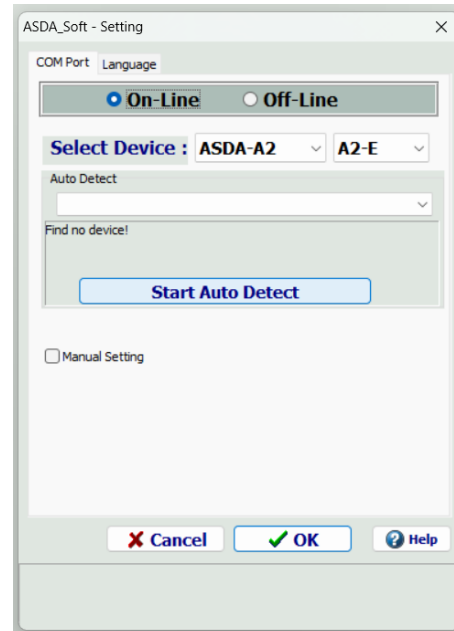
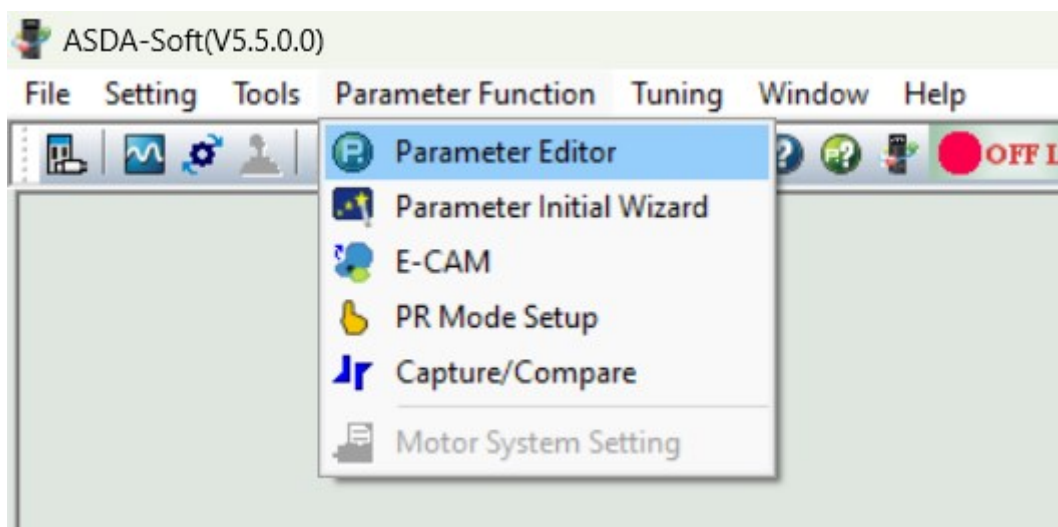


# CONFIGURACIÓN DE PARÁMETROS ASDA SOFT A2

*Abrimos el ASDA Soft. Seleccionamos parametrización online y conectamos el puerto USB al driver, previamente hay que conectar la alimentación al driver en los terminales L1C y L2C del driver (230v) solo tensión de control ya que la parte de potencia no nos hace falta alimentarla para cargar los parámetros al driver.*



· Seleccionamos **Parameter Function** en la barra de arriba del ASDA SOFT y entramos a la selección de parámetros.



# CONFIGURACIÓN DE PARÁMETROS ASDA SOFT A2

Una vez abierto, si disponemos de un archivo de parámetros lo cargamos y si no, un listado para una puesta en marcha básica puede ser el siguiente.

Parameter Editor:ASDA-A2 Servo Ver5600

P 0 - XX

P 1 - XX

P 2 - XX

P 3 - XX

P 4 - XX

P 5 - XX

P 6 - XX

P 7 - XX

V 5.600	★	▲	●	■	Code	Value	Unit	Min	Max	Default	Description
P2-00					KPP	35	rad/s	0	2047	35	Position Loop Gain
P2-01					PPR	100	%	10	500	100	Switching Rate of Position Loop Gain
P2-02					PFG	50	%	0	100	50	Position Feed Forward Gain
P2-03					PFF	5	ms	2	100	5	Smooth Constant of Position Feed Forward Gain
P2-04					KVP	500	rad/s	0	8191	500	Speed Loop Gain
P2-05					SPR	100	%	10	500	100	Switching Rate of Speed Loop Gain
P2-06					KVI	100	rad/s	0	1023	100	Speed Integral Compensation
P2-07					KVF	0	%	0	100	0	Speed Feed Forward Gain
P2-08			■		PCTL	0		0	501	0	Special Parameter Write-in
P2-09					DRT	2	2ms	0	20	2	DI Debouncing Time
P2-10					DI1	0x0101		0x0000	0x015F	0x0101	DI1 Functional Planning
P2-11					DI2	0x0104		0x0000	0x015F	0x0104	DI2 Functional Planning
P2-12					DI3	0x0116		0x0000	0x015F	0x0116	DI3 Functional Planning
P2-13					DI4	0x0102		0x0000	0x015F	0x0102	DI4 Functional Planning
P2-14					DI5	0x0022		0x0000	0x015F	0x0022	DI5 Functional Planning
P2-15					DI6	0x0023		0x0000	0x015F	0x0023	DI6 Functional Planning
P2-16					DI7	0x0021		0x0000	0x015F	0x0021	DI7 Functional Planning
P2-17					DI8	0x0100		0x0000	0x015F	0x0100	DI8 Functional Planning
P2-18					DO1	0x0101		0x0000	0x013F	0x0101	DO1 Functional Planning
P2-19					DO2	0x0103		0x0000	0x013F	0x0103	DO2 Functional Planning
P2-20					DO3	0x0109		0x0000	0x013F	0x0109	DO3 Functional Planning
P2-21					DO4	0x0105		0x0000	0x013F	0x0105	DO4 Functional Planning
P2-22					DO5	0x0100		0x0000	0x013F	0x0100	DO5 Functional Planning
P2-23					NCF1	1000	Hz	50	1000	1000	Resonance Suppression (Notch Filter) (1)
P2-24					DPH1	0	dB	0	32	0	Resonance Suppression (Notch Filter) Attenuation Rate (1)
P2-25	■				NLP	100,1	0.1ms	0,0	100,1	100,1	Low-pass Filter of Resonance Suppression

★ Read-Only

▲ Set When Servo OFF

● Valid After Re-power on

■ Volatile Parameter

Parameter for three axes

Firmware Version: 5.600.0

Note: Double-click the Value can call out the Parameter Setting Helper

Parameter Name	Unit	Minimum ~ Maximum	Default	16/32 bit
P2 - 10		0x0000 ~ 0x015F	0x0101	16bit

**DI1 Functional Planning**

Value: 0x0101

X : Functional Setting

- [0x01]Servo On
- [0x00]Disabled
- [0x01]Servo On
- [0x02]Alarm Reset
- [0x03]Gain switching
- [0x04]Pulse clear
- [0x05]Zero-speed CLAMP
- [0x06]Command input reverse control
- [0x08]Command triggered
- [1]Normally opened (contact a)

Buttons: Cancel, OK, Write to Servo

(PARA MODIFICAR EL  
PARAMETRO DE  
FOMRA VISUAL,  
HACEMOS DOBLE  
CLICK EN EL VALUE DE  
CADA PARÁMETRO)

# CONFIGURACIÓN DE PARÁMETROS

## ASDA SOFT A2

### LISTADO DE PARÁMETROS A MODIFICAR PARA TRABAJAR CON ETHERCAT

PARÁMETRO	VALOR	DESCRIPCIÓN
2-10	0x0100	ENTRADA DIGITAL DI1 (DISABLED)
2-11	0x0100	ENTRADA DIGITAL DI2 (DISABLED)
2-12	0x0100	ENTRADA DIGITAL DI3 (DISABLED)
2-13	0x0100	ENTRADA DIGITAL DI4 (DISABLED)
2-14	0x0000	ENTRADA DIGITAL DI5 (DISABLED)
2-15	0x0000	ENTRADA DIGITAL DI6 (DISABLED)
2-16	0x0000	ENTRADA DIGITAL DI7 (DISABLED)
2-17	0x0100	ENTRADA DIGITAL DI8 (DISABLED)
3-00	0X0001**	NUMERO DE NODO EN HEXADECIMAL (A CONFIGURAR SEGÚN DIRECCIÓN ETHERCAT)
1-01	0X010C 0X110C	MODO CANOPEN (FULL MODE) Y CAMBIO DEL SENTIDO DE GIRO CON LA PRIMERA CIFRA (0x010C CCW) – (0x110C CW)
3-12	0X0100	GUARDAR PARAMETROS EN LA MEMORIA NO VOLATIL

Parameter Name	Unit	Minimum ~ Maximum	Default	16/32 bit
P1 - 01		0x0000 ~ 0x111F	0x000C	16bit




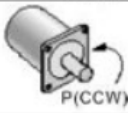
Valid After Re-power On

### Input Setting of Control Mode and Control Command

Value: 0x010C

Control Mode Setting: [0x0C] CANopen Mode(Full) ▾

Z : Torque output direction control

	<input type="radio"/> 0	<input checked="" type="radio"/> 1
Forward		
Reverse		

U : DI/O Setting Control

☒ [0] When switching mode, value of DI/O(P2-10 ~ P2-22) will remain the same.

☐ [1] When switching mode, value of DI/O(P2-10 ~ P2-22) can be reset to the default one for each mode.