Aktualizacja firmware DX4 (105.4)

Kroki które należy wykonać:

- 1. Zainstalować
 - A) Motion Perfect, wersja minimum 5.3.3. Do pobrania tutaj: <u>https://ftp.multiprojekt.pl/#trio_motion%2Ftrio_serwonapedy%2Ftrio_serwonapedy_soft</u>
 - B) Wtyczkę NPCAP. Do pobrania tutaj: <u>https://ftp.multiprojekt.pl/#trio_motion%2Ftrio_serwonapedy%2Ftrio_serwonapedy_soft</u>
- 2. Podłączyć kabel LAN pomiędzy komputerem PC, a wejściem X4-IN wzmacniacza DX4.
- 3. W programie Motion Perfect z górnego menu "External Devices" wybrać opcję "External Devices Tree" (jeżeli panel "External Devices" jest widoczny przejdź do kroku 3).



4. Po pojawieniu się panelu "External Devices" po lewej stronie, kliknąć prawym przyciskiem myszy na ikonę PC --> Add Device --> EtherCat.



Pojawi się auto wyszukiwanie urządzeń. Klikamy OK.

🔊 Configure Ga	ateway	_		×
Ethernet adapter:	Auto-detect	t : connect	ed device	s
	ОК		Cance	1

5. Drzewko po lewej powinno rozszerzyć się o znalezione urządzenie.



6. Należy kliknąć dwukrotnie na ikonę napędu. Pojawi się menu napędu.

auto/0		- 🗖 🗸
← →	Read All Values Power Supply Power Supply Selection (Pn007.1) Single-phase AC AC Supply Frequency (Pn007.3) 50Hz	
📰 Tuning	Motor Counter-Clockwise (CCW) ~ Absolute Encoder Usage (Pn002.2) Incremental ~	
 Alarms 	Encoder Scaling Electronic Gear Ratio (Numerator) (Pn725) 1 Electronic Gear Ratio (Denominator) (Pn726) 1 MPOS (counts per rev) 131072	
🔯 Motor Data	MPOS (absolute revs) n.a. Torque Limit Forward Internal Torque Limit (Pn401) 350 % Reverse Internal Torque Limit (Pn402) 350 %	
	Stop Method Servo OFF, STO, Gr.1 Alarms (Pn003.0) Dynamic brake then Coast ~ Overtravel (Pn003.1) Dynamic brake then Coast ~ Gr.2 Alarms (Pn004.0) Dynamic brake then Coast ~ Reverse Brake Torque Limit (Pn405) 300 %	
	Motor Desko Assianment	

7. Następnie należy kliknąć na kafelek w lewym górnym rogu menu przedstawiającym model napędu.

🚦 DX4, ver.105.4 (node 0) 🕛

8. Wybieramy przycisk Load Firmware.

auto/0	
← →	DeviceInfo
🚦 DX4, ver.105.4 (node 0) 🕛	Firmware Version 105.4 Load Firmware
	FPGA Version 102.3 Reprogram FPGA
🖃 🧕 Motor	Servo Model DX4-104AJA
Basic Setup	Vendor ID 0x02DE
	Product Code 0x1000
🚝 Tuning	DeviceState
	Status RDY
Scope	Main Power ON
💭 Alarms	Over-travel -
	Advanced mode OFF 🛛 🚡 Enable
O	

9. Następnie wskazujemy ścieżkę do jednego z uprzednio rozpakowanych plików firmware i wybieramy jeden z nich według poniższej zasady:

B000 - wielkość wzmacniacza B

C000 - wielkość wzmacniacza C



10. Aktualizator dokończy proces automatycznie. Po pomyślnej aktualizacji pojawi się okienko z potwierdzeniem, a przy modelu napędu na drzewku w menu po lewej stronie wersja oprogramowania zmieni się na aktualną.