HYDRAULIEK24 · COMMUNICATIEPROTOCOL

CAN-bus protocol servomotoren

Geldt voor de hele serie CAN-servomotoren, 12 V, 24 V en 48 V, tot en met 4 kW

Gegevens fabrikant
Vertaald en overgenomen 23-10-2026
Protocolversie 18-05-2023

BAUDRATE	CYCLUSTIJD	TIME-OUT	ID STUREN	ID UITLEZEN
250 kbit/s	**20 ms**	**500 ms**	**209**	**189**

GELDT VOOR

S12V0,57-CAN (12 V 700 W) · S24V2kw-CAN (24 V 2 kW) · S24V3kw-CAN (24 V 3 kW) · S48V2kw-CAN (48 V 2 kW) · S48V4kw-CAN (48 V 4 kW)

ALGEMEEN

Baudrate	250 kbit/s
Cyclustijd	20 ms
Time-out (watchdog)	Komt er 500 ms geen bericht binnen, dan stopt de motor.
Berichten	ID's zijn decimaal. RTR = 0, IDE = 0, DLC = 8 bytes.

STUREN · ID 209 (DECIMAAL)

BYTE	INHOUD	WAARDE / EENHEID
0	Modus	0 = geen besturing, 1 = motor
1	Toerental, laag byte	rpm
2	Toerental, hoog byte	rpm
3	Draairichting	0 = rechtsom (CW), 1 = linksom (CCW)
4–7	Niet gebruikt	

UITLEZEN · ID 189 (DECIMAAL)

BYTE	INHOUD	WAARDE / EENHEID
0	Foutcode	
1	Stroom	A
2	Spanning	V
3–4	Niet gebruikt	
5	Temperatuur controller	°C, offset −40 (waarde − 40)
6	Toerental, laag byte	rpm
7	Toerental, hoog byte	rpm

GERESERVEERDE ID'S

Deze ID's worden gebruikt voor firmware-updates en het afstellen van de motor. Gebruik ze niet op de CAN-bus:

0x710, 0x711, 0x712, 0x713, 0x714, 0x715, 0x752, 0x770, 0x772, 0x780, 0x781, 0x782, 0x730, 0x731, 0x732, 0x733, 0x70A, 0x7FE, 0x7FF

GOED OM TE WETEN

- Via CAN stuur je het toerental en de draairichting (ID 209, byte 1 t/m 3). De richtingsingang (pin 9) is dan uitgeschakeld. Ramps en stroomlimiet zijn niet via CAN in te stellen.
- Bij oververhitting schakelt de controller uit. Zet de voeding uit en weer aan om te resetten.
- Aansluiting en pinnen: gebruik het aansluitschema op de productpagina van de motor.