



RMDS系列驱动器 CAN总线连线示意图

1. 本文档适用于RMDS系列 10x 20x 30x 40x 等驱动器。
2. 用来供电的电池实际上只需要一个即可，为了作图方便，将其分开。
3. 左图一条总线上只挂接了4个驱动器和一个主控，
实际上一条CAN总线上可以同时挂接120个RMDS系列驱动器。
4. RMDS系列的10x 20x 30x 40x等驱动器，
在CAN总线的通信方式下可以混合使用，运动控制上没有任何区别。
5. CAN总线的连线只能是手拉手的串型连接，
并且需要在CAN总线的头尾两端的线头上加上120Ω的电阻
6. 在使用CAN总线之前，必须先调试软件上对驱动器进行分组和编号。
7. 当使用的运动模式涉及到编码器时，在使用CAN总线之前
需要先在调试软件上将编码器反馈方向和电机转动方向调为一致。