

**GLOBAL
MEKATRONİK®**

XINJE

XSF5-A8 İLE CODESYS V3.5 SP21'DE VH5 INVERTER KULLANIMI

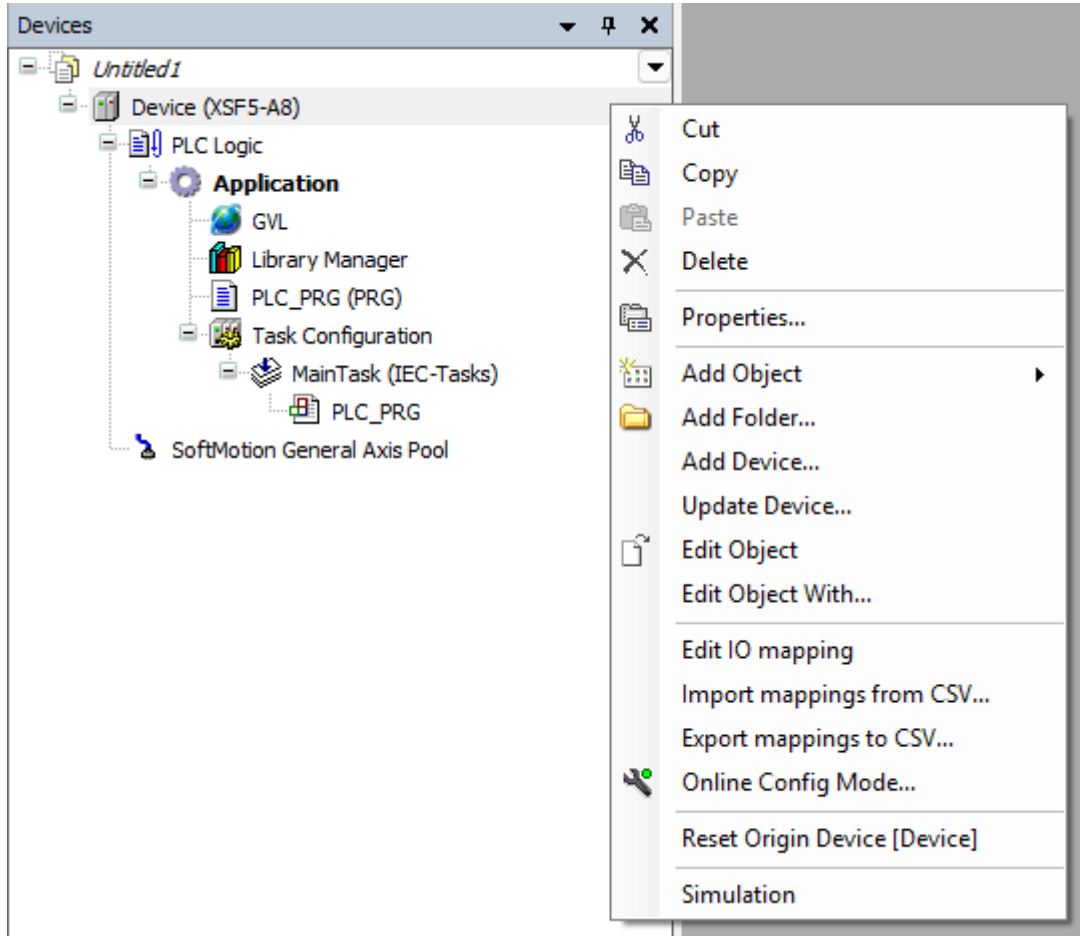


03.11.2026
Global Mekatronik Sistemleri
Hazırlayan: Evren Tülü

Bugün XINJE XSF5-A8 ile CODESYS V3.5 SP21 programında VH5 Inverter kullanımı için proje oluşturacağız.

ADIM 1 :

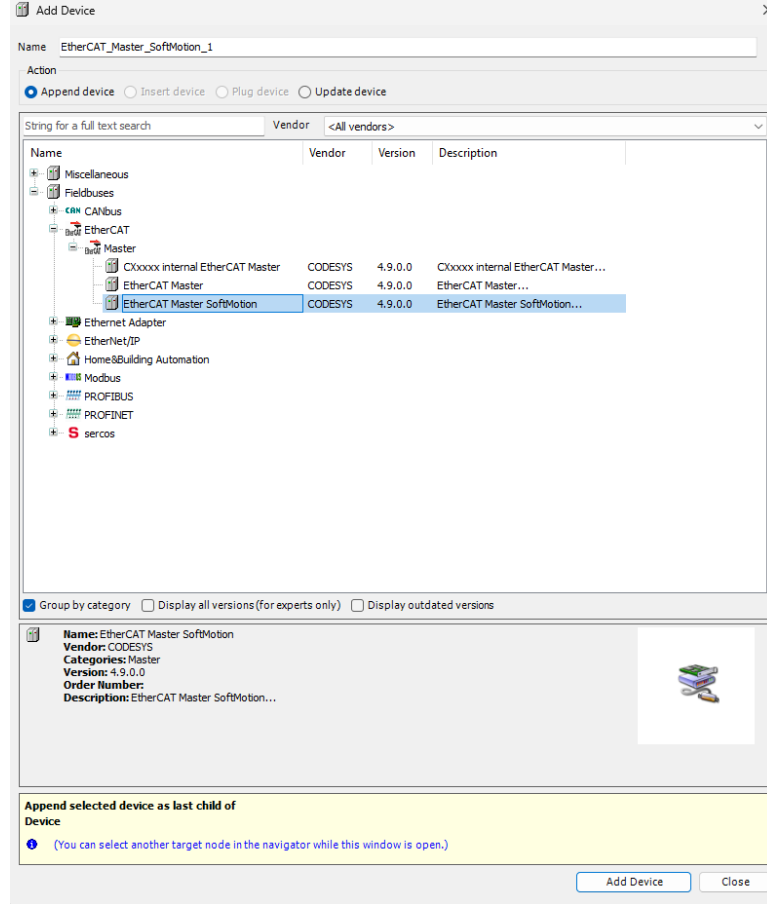
Device'a sağ tıklayıp , Add Device'ı seçiyoruz.



Şekil 1.0

ADIM 2 :

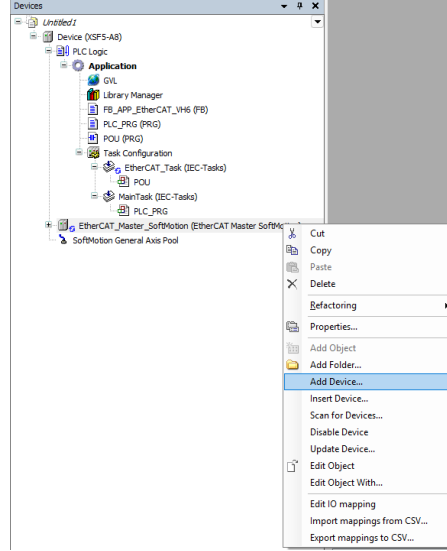
Açılan pencerede Fieldbuses altında EtherCAT_Master_SoftMotion'ı seçiyoruz ve Add Device'a tıklıyoruz.



Şekil 2.0

ADIM 3 :

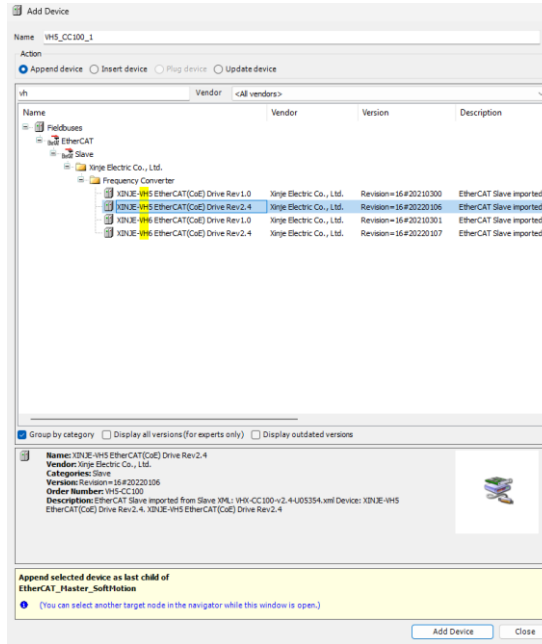
Proje ağacımızda oluşan EtherCAT_Master_SoftMotion'a sağ tıklıyoruz.Ardından Add Device'a tıklıyoruz.



Şekil 3.0

ADIM 4 :

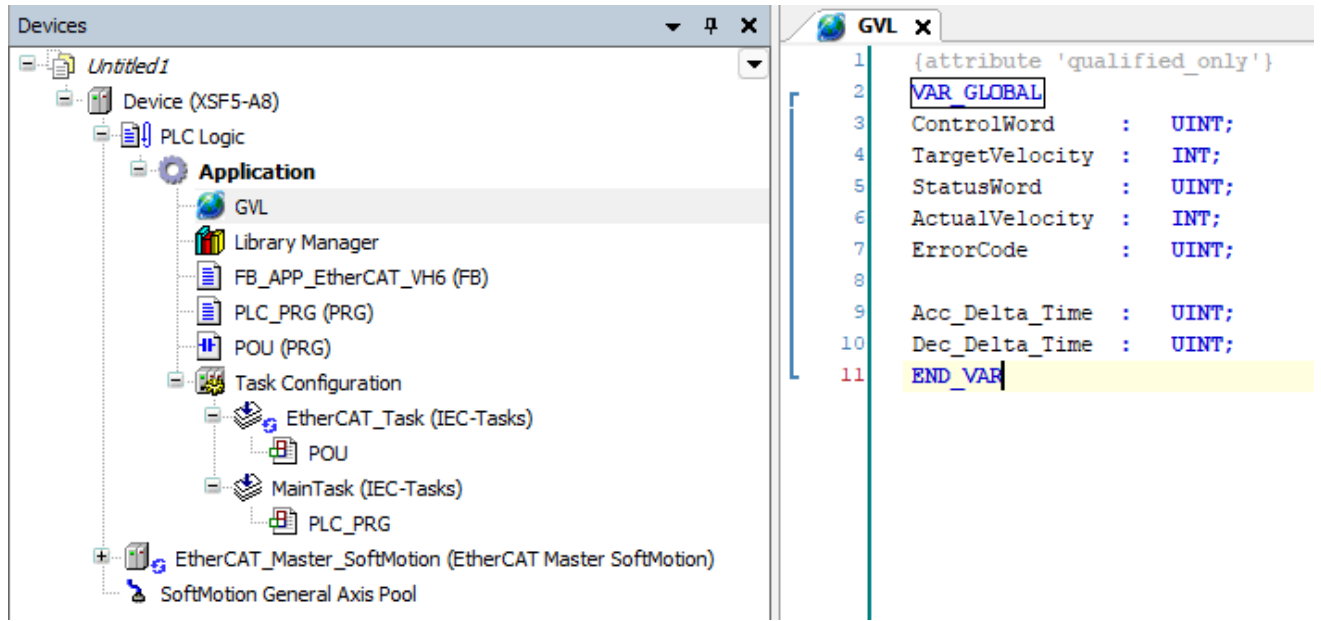
Açılan pencerede XINJE-VH5 EtherCAT (CoE) Drive Rev2.4'ü seçiyoruz ve Add Device'a tıklıyoruz.



Şekil 4.0

ADIM 5 :

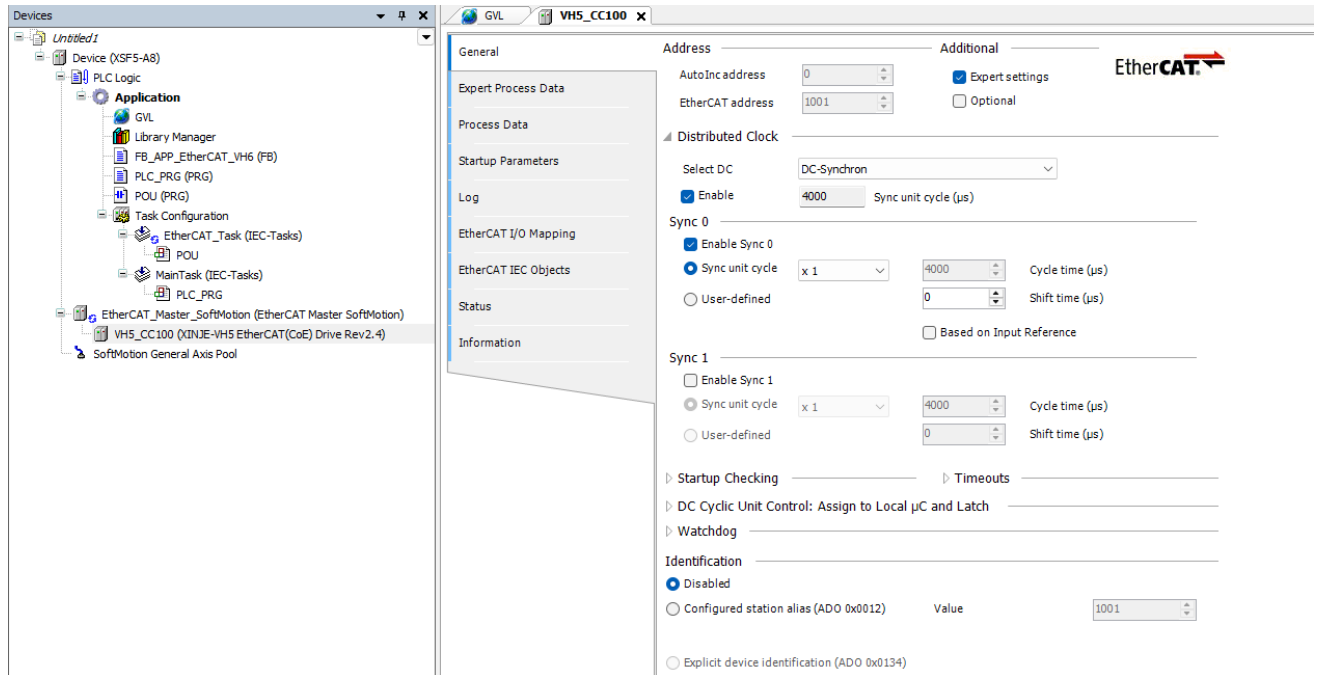
Görseldeki değişkenleri oluşturalım.



Şekil 5.0

ADIM 6 :

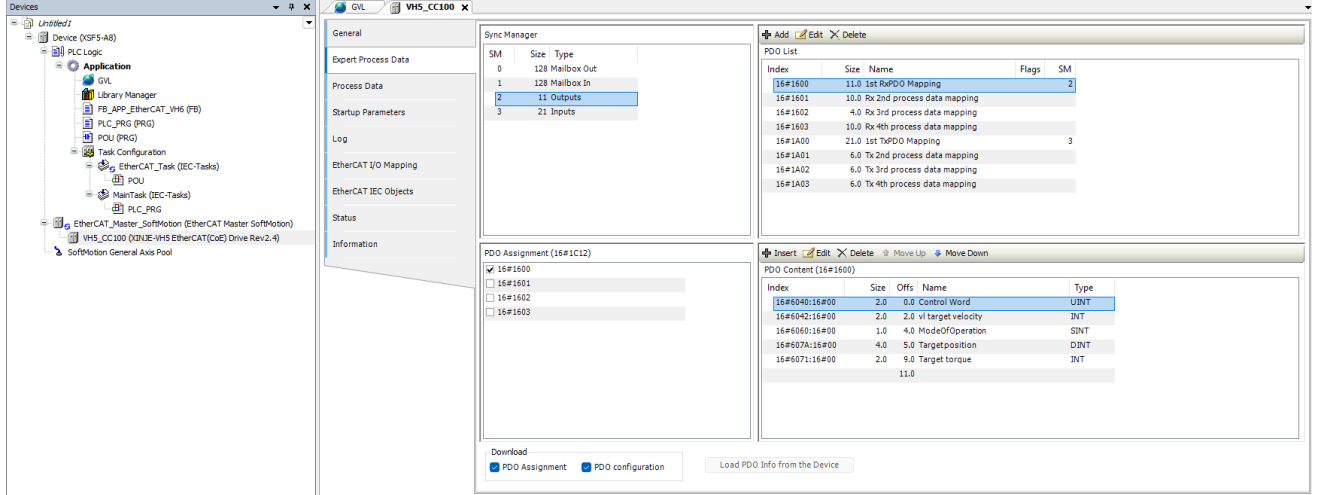
Proje ağacından VH5_CC100 üzerine tıklayalım. Açılan pencerede General'a tıklayalım. Ardından açılan pencereyi görseldeki gibi dolduralım.



Şekil 6.0

ADIM 7 :

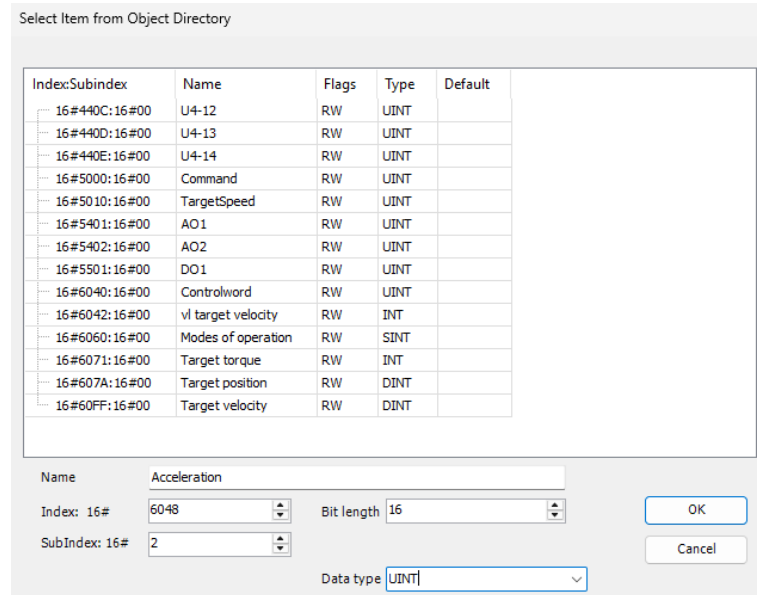
Proje ağacından VH5_CC100 üzerine tıklayalım.Açılan pencerede Expert Process Data'ya tıklayalım.Ardından açılan pencerede Sync Manager'ı 2 olarak , PDO List'i Index = 16#1600 olarak seçelim.Ardından PDO Content üzerindeki Insert butonuna tıklayalım.



Şekil 7.0

ADIM 8 :

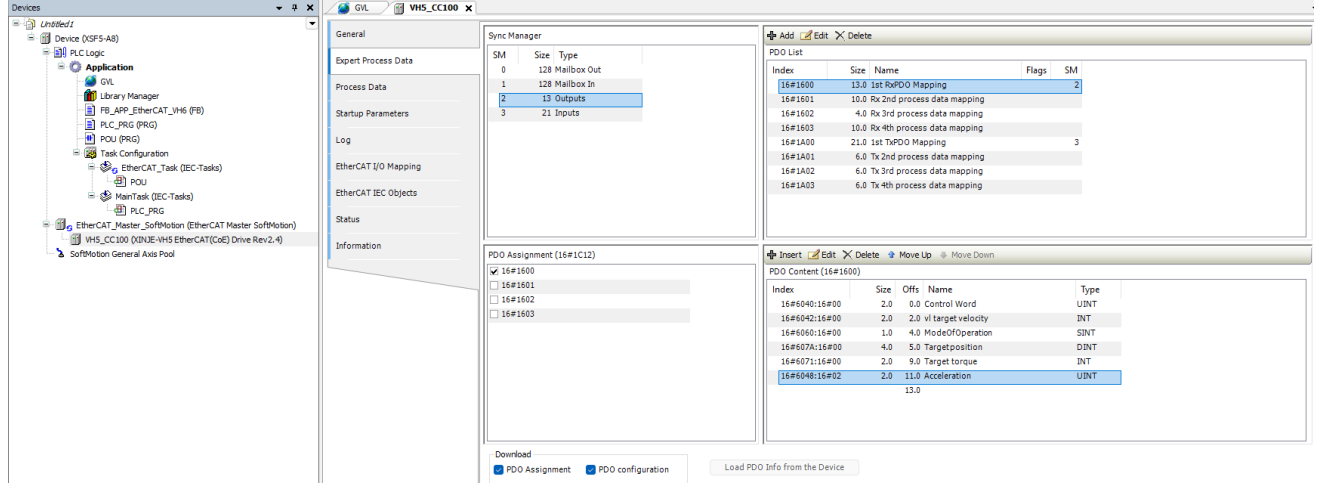
Açılan pencereyi görseldeki gibi dolduralım ve OK butonuna tıklayalım.



Şekil 8.0

ADIM 9 :

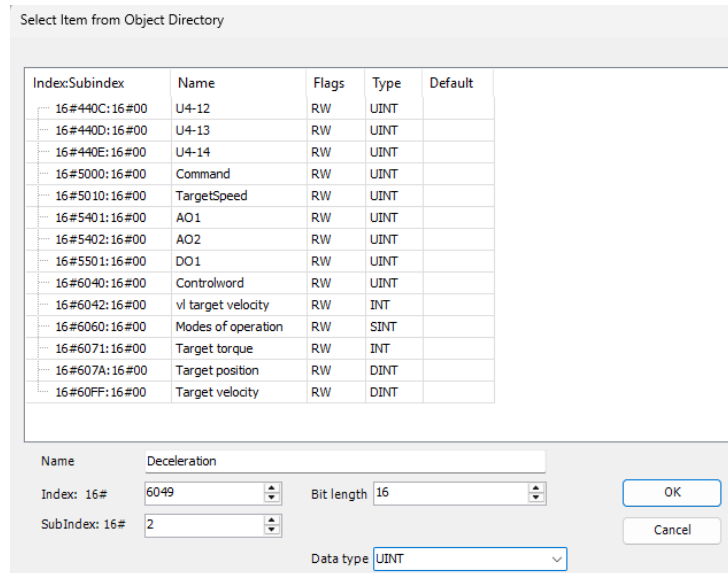
Tekrar PDO Content üzerindeki Insert butonuna tıklayalım.



Şekil 9.0

ADIM 10 :

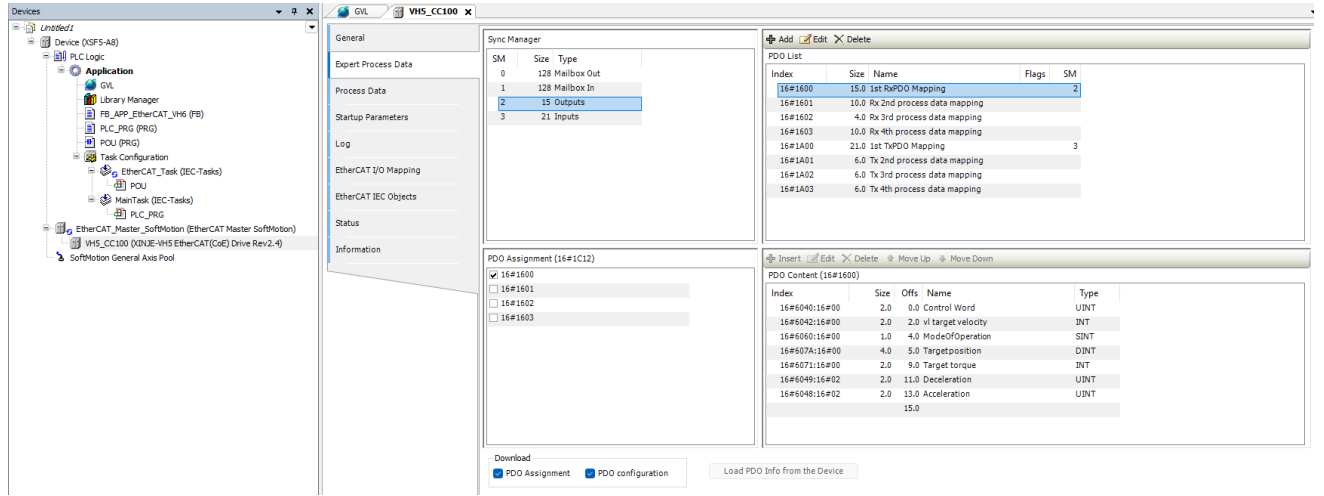
Açılan pencereyi görseldeki gibi dolduralım ve OK butonuna tıklayalım.



Şekil 10.0

ADIM 11 :

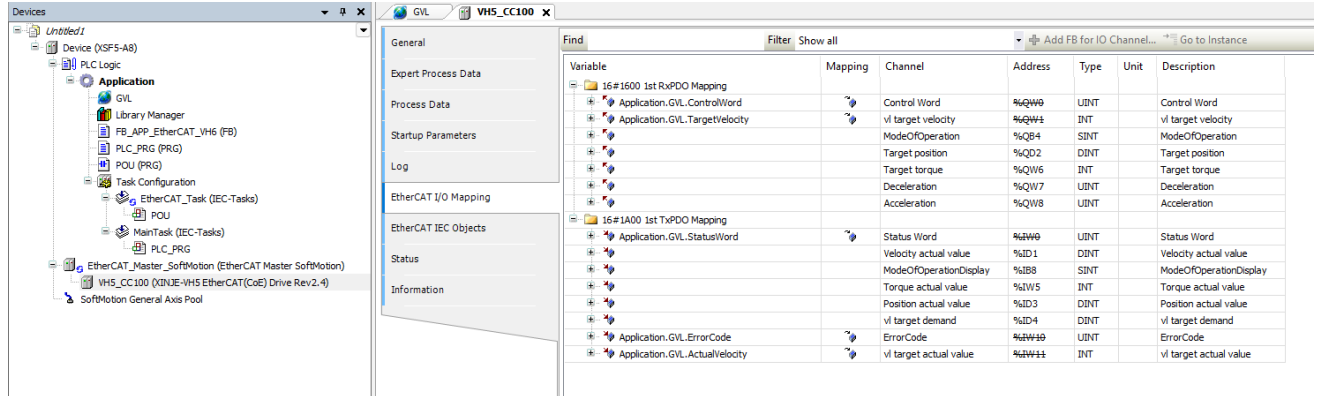
PDO Mapping'in son hali görseldeki gibi olmalıdır.



Şekil 11.0

ADIM 12 :

EtherCAT I/O Mapping'e tıklayalım.Ardından karşımıza gelen haberleşme tablosunu görseldeki gibi dolduralım.



Şekil 12.0

ADIM 13 :

Görsellerdeki gibi FB_APP_EtherCAT_VH5 fonksiyon bloğunu çağırılım ve GVL içerisinde tanımladığımız , aynı zamanda EtherCAT I/O Mapping'te kullanmış olduğumuz değişkenleri fonksiyon bloğumuza bağlayalım.

-Enable = TRUE olduğu sürece sürücü Run durumunda olacaktır. Enable = FALSE olması durumunda sürücü Run durumundan çıkacaktır.

-Start = Rising_Edge.Q = TRUE olduğunda çalışacaktır.

-Stop = Rising_Edge.Q = TRUE olduğunda duracaktır.

-Reset = Rising_Edge.Q = TRUE olduğunda hata resetlenecektir.

-Direction = Sürekli TRUE veya Sürekli FALSE olmalı.

-FreqCmd_Hz = Inverterin dönmesini istediğimiz hızı vermeliyiz. (Hz cinsinden)

-MaxFreq_Hz = Inverterin P0-13 parametresindeki değeri yazmalıyız.

-RampTime_Up_s = Inverterin hızlanma rampasını girmeliyiz.(Saniye cinsinden)

-RampTime_Down_S = Inverterin yavaşlama rampasını girmeliyiz.(Saniye cinsinden)

-DriveReady = Inverter kullanıma hazır olduğunda TRUE verecektir.

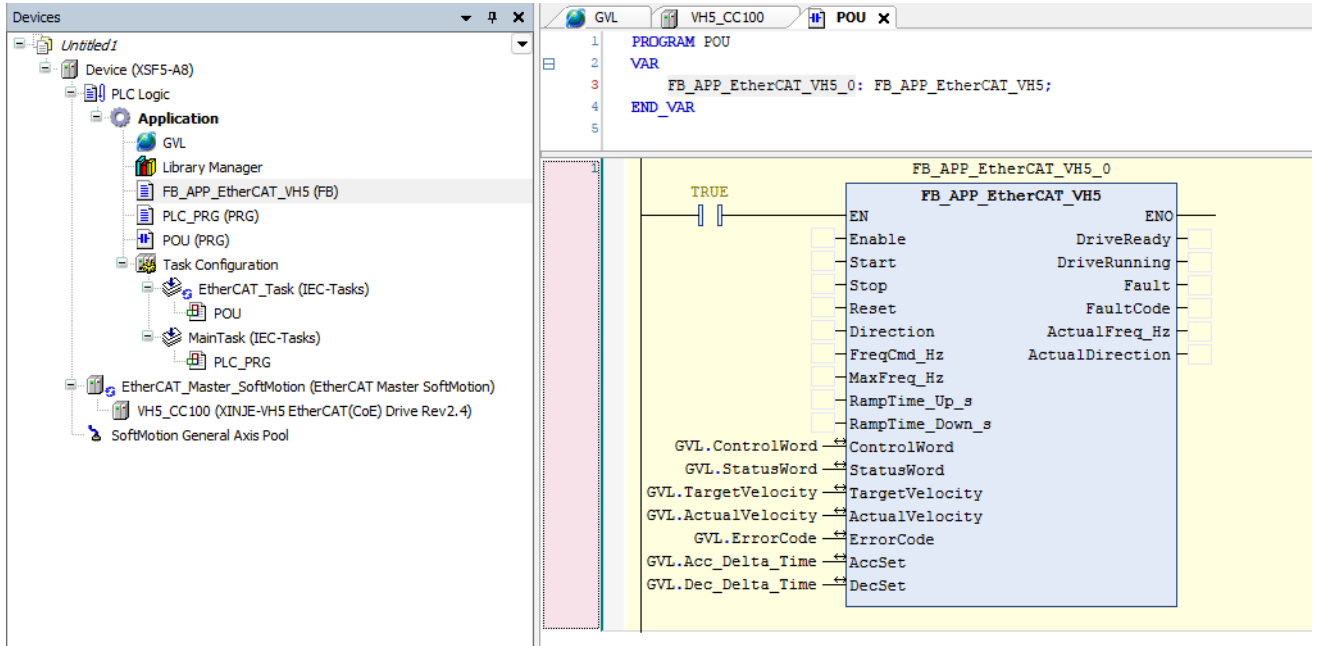
-DriveRunning = Inverter start aldığı anda TRUE verecektir.

-Fault = Hata varlık veya yokluğunu gösterir.

-FaultCode = Hata kodunu verir.

-ActualFreq_Hz = Gerçek frekans değerini gösterir. (Hz cinsinden)

-ActualDirection = Gerçek dönüş yönünü gösterir.



Şekil 13.0

**GLOBAL
MEKATRONİK®**

Ziya Gökalp , Bedrettin Dalan Blv
Metro34 İş Merkezi No:21-22
İkitelli OSB - Başakşehir
İSTANBUL

teknik@globalmekatronik.com

+90 212 674 73 00

+90 212 674 73 06