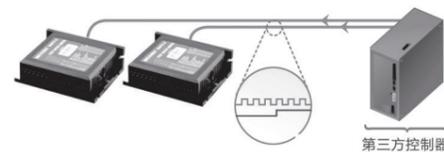


自检和自动设置

系统上电时，驱动器自动检测电机参数(如电阻和电感)，并根据此参数来优化系统运行性能。

■ 哪一个版本适合您的应用？

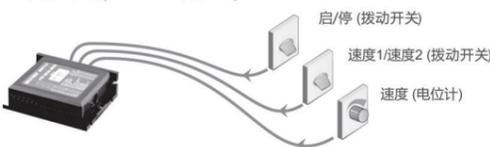
脉冲 & 方向



S

- 脉冲&方向
- 双脉冲
- 正交相位脉冲(编码器跟随)

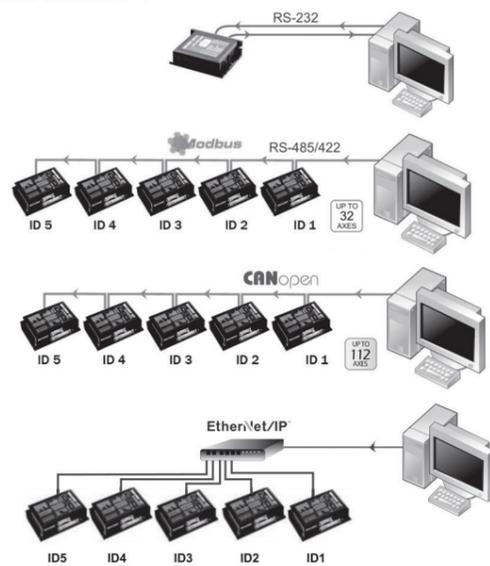
速度模式(内置振荡器)



S

- 软件配置
- 两档速度自由切换
- 模拟量调速
- 兼容操纵杆控制

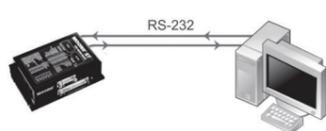
主机控制模式



S Q
C IP

- 接收主机 PC 或 PLC 命令
- 多轴总线
- 实时控制

程序驻留模式



Q

- 接收主机 PC 或 PLC 命令
- 多轴总线
- 实时控制

■ **ST 控制模式配线图**

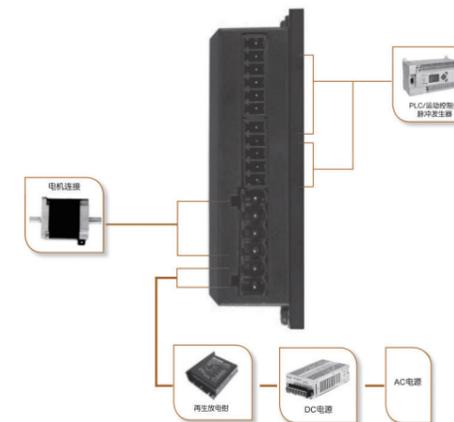
◇ 根据系统控制方式方法选择

-S 脉冲输入控制

客户使用上位机控制器直接发送脉冲信号进行控制

主要功能

- 接受三种类型脉冲信号作为输入(脉冲&方向, 双脉冲和A/B 正交)

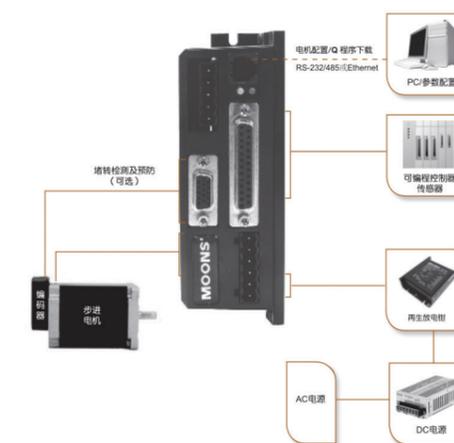


-Q 内置可编程型控制器 (包含Modbus/RTU通讯型)

编写复杂的程序并独立运行，可以实现运动控制、输入/输出控制、配置驱动器参数及运行状态，同样也可以实现数学运算、寄存器操作及多任务处理。

主要功能

- 程序驻留和串行通讯控制
- 数学运算
- 寄存器操作
- 多任务处理
- 支持S型所有功能
- 支持外部编码器输入，A/B/Z差分信号或单端信号均可

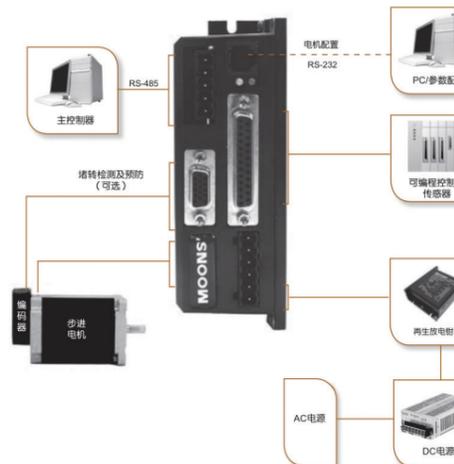


-S/Q RS-232/RS-485通讯型

通过发送SCL命令来控制。

主要功能

- 通过RS-232/RS-485使用SCL进行实时控制
- 一条RS-485总线上最多32轴
- 支持外部编码器输入，A/B/Z差分信号或单端信号均可

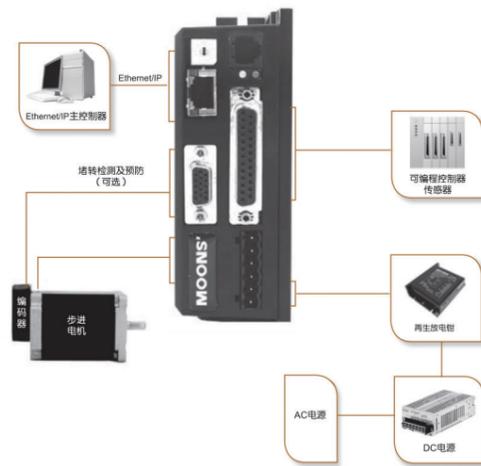


-S/Q Ethernet 通讯型

通过发送SCL命令来控制。

主要功能

- 主机使用SCL语言通过Ethernet UDP/TCP 进行实时控制

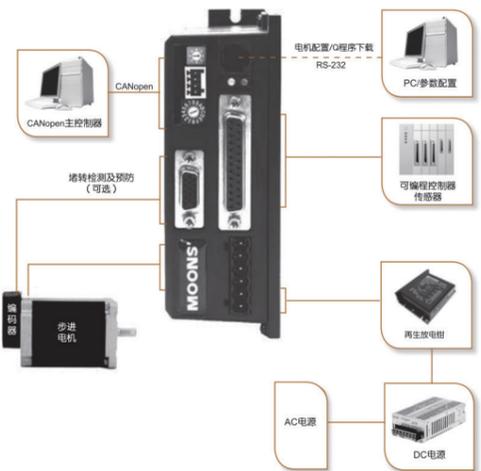


-C CANopen 通讯型

支持CANopen通信网络，支持CiA301，CiA402。通过CANopen网络，可运行Q程序。

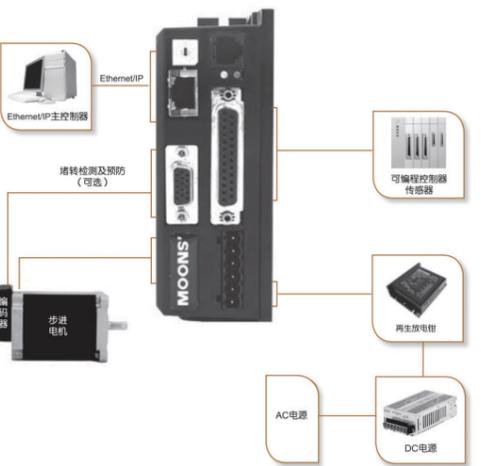
主要功能

- CANopen通讯
- 最大支持112轴
- 支持Q编程



-IP EtherNet/IP 通讯型

支持EtherNet/IP协议，可与具有工业以太网的PLC等设备通讯。通过Ethernet也可执行已有的Q程序。



命名规则



订货信息

型号	控制	电流	电压	编码器	RS-232	RS-485	Modbus/RTU	CANopen	Ethernet	EtherNet/IP
MSST5-S	S	0.1-5A	24-48VDC		✓					
MSST10-S		0.1-10A	24-75VDC		✓					
MSST5-Q-AN	Q	0.1-5A	24-48VDC		✓					
MSST5-Q-AE				✓	✓					
MSST5-Q-RN				✓	✓	✓	✓			
MSST5-Q-RE				✓	✓	✓	✓			
MSST5-Q-EN				✓				✓		
MSST10-Q-AN		0.1-10A	24-75VDC		✓					
MSST10-Q-AE				✓	✓					
MSST10-Q-RN				✓	✓	✓	✓			
MSST10-Q-RE				✓	✓	✓	✓			
MSST10-Q-EN				✓				✓		
MSST5-C-CN	C	0.1-5A	24-48VDC		✓			✓		
MSST5-C-CE				✓	✓			✓		
MSST10-C-CN		0.1-10A	24-75VDC		✓			✓		
MSST10-C-CE				✓	✓			✓		
MSST5-IP-EN	IP	0.1-5A	24-48VDC					✓	✓	
MSST5-IP-EE				✓				✓	✓	
MSST10-IP-EN		0.1-10A	24-75VDC						✓	✓
MSST10-IP-EE				✓				✓	✓	

驱动器通用规格

放大器类型	双H桥，4象限
电流控制	4态，脉宽调制频率16KHz
保护	过压，欠压，过温，电机/绕组短路(相-相，相-地)，内部放大器短路
待机电流衰减	电机停止运转后在设定的数毫秒后电流衰减至运行电流0%-90%之间的任一整数百分比
细分	软件可选，200-51200步/转，以2步/转递增
微步计算	在低细分下自动插入微步以抑制振动(仅用于脉冲方向模式)
抑制共振(电子阻尼)	提高了系统的阻尼比，以消除中频不稳定，并允许在整个速度范围内的稳定运行
波形平滑	调节电流波形中谐波成分以降低在低速0.25-1.5转/秒时的力矩波动
编码器接口	电机可以安装编码器，用于提供失速检测和保持静态位置以防止失速，差分信号接收频率可高达2 MHz
非易失性存储	配置参数及运动控制程序存储在DSP内
认证	RoHS, CE
湿度	90%(无结露)
环境温度	0-40°C 通风环境中
重量	-S: 约 0.2Kg; -Q/C/IP: 约 0.3Kg

■ 输入/输出规格

-S	输入Step, Dir: 光耦隔离, 差分信号, 5VDC逻辑电压(开关阈值2.5V), 最小脉冲宽度=250ns, 最大脉冲频率= 2 MHz, 最短2us成立方向信号, 最大电流10mA。 输入En: 光耦隔离, 差分信号, 5-12 VDC逻辑电压(开关阈值2.5V), 最小脉冲宽度=50μs, 最大脉冲频率= 10 KHz, 最大电流10mA。 输出Out: 光电达林顿管, 共阴或共阳接法, 输出最大30 VDC、最大10mA。 模拟量输入: 单端信号, 0-5VDC, 分辨率12位。软件可配置偏移, 死区和滤波。
-Q/C/IP	输入X1, X2: 光耦隔离, 差分信号 5VDC逻辑电压(开关阈值2.5V), 最小脉冲宽度=250ns, 最大脉冲频率= 2 MHz。 输入X3-X6: 光耦隔离, 单端信号, 共用发射器, 共阴或共阳接法, 逻辑12-24 VDC。 输入X7, X8: 光耦隔离, 差分信号, 12-24 VDC。 输出Y1-Y3: 光电达林顿管, 单端信号, 共享com口, 共阴接法, 最大30 VDC, 最大100 mA。 输出Y4: 光电达林顿管, 共阴或共阳接法, 最大30 VDC, 最大100 mA。 模拟量输入: 单端信号。范围软件可选+/-5V、0-5V、0-10V或+/-10 VDC。软件可配置偏移, 死区和滤波。 分辨率是12位(+/- 10伏的范围内), 11位(+/- 5或0-10伏的范围内), 或10位(0-5伏的范围内)。

■ 推荐电机

型号	出轴	接线方式	引线数	长度 (mm)	静力矩 (N.m)	驱动器电流设置范围(A) [※]	转子惯量 (g.cm ²)	重量 (Kg)	绝缘强度	
AM11HS1008-07	单出轴	A	4	31	0.072	0.1~1.6	9	0.1	500VAC/1分钟	
AM11HS3007-02	单出轴		4	40	0.082		12	0.15		
AM11HS5008-01	单出轴		4	51	0.125		18	0.2		
AM14HS10A0-01	单出轴		4	27.3	0.14		0.1~1.0	12		0.15
AM14HS10A0-02	双出轴		4			12		0.15		
AM14HS30A0-01	单出轴		4	36	0.23	20		0.21		
AM14HS30A0-02	双出轴		4			20		0.21		
AM14HS50A0-01	单出轴		4	55.5	0.4	0.1~1.8	35	0.24		
AM14HS50A0-02	双出轴		4				35	0.24		
AM17HD4452-02N	单出轴		4	34.3	0.285		38	0.23		
AM17HD4452-01N	双出轴		4				38	0.23		
AM17HD2438-02N	单出轴		4	39.8	0.46	0.1~1.8	57	0.28		
AM17HD2438-01N	双出轴		4				57	0.28		
AM17HD6426-06N	单出轴		4	48.3	0.59		0.1~1.8	82		0.36
AM17HD6426-05N	双出轴		4					82		0.36
AM17HDB410-01N	单出轴		4	62.8	0.85	0.1~1.6		123		0.6
AM17HDB410-02N	双出轴		4					123		0.6
AM23HS0420-01	单出轴		4	41	0.72		0.1~2.2	135		0.42
AM23HS0420-02	双出轴		4					135		0.42
AM23HS2449-01	单出轴		4	54	1.25	0.1~2.2		260		0.6
AM23HS2449-02	双出轴	4	260					0.6		
AM23HS3454-01	单出轴	4	76	2.1	0.1~2.2		460	1		
AM23HS3454-02	双出轴	4					460	1		
AM23HS0421-01	单出轴	4	41	0.72		0.1~4.5	135	0.42		
AM23HS0421-02	双出轴	4					135	0.42		
AM23HS2450-01	单出轴	4	54	1.25	0.1~4.5		260	0.6		
AM23HS2450-02	双出轴	4					260	0.6		
AM23HS3455-01	单出轴	4	76	2.1		0.1~4.5	460	1		
AM23HS3455-02	双出轴	4					460	1		
AM23HS04A0-01	单出轴	4	39	0.82	0.1~2.2		105	0.4		
AM23HS04A0-02	双出轴	4					105	0.4		
AM23HS84A0-01	单出轴	4	55	1.5		0.1~2.2	215	0.6		
AM23HS84A0-02	双出轴	4					215	0.6		
AM23HSA4A0-01	单出轴	4	77	2.3	0.1~2.2		365	1		
AM23HSA4A0-02	双出轴	4					365	1		
AM23HS04B0-01	单出轴	4	39	0.82		0.1~4.5	105	0.4		
AM23HS04B0-02	双出轴	4					105	0.4		
AM23HS84B0-01	单出轴	4	55	1.5	0.1~4.5		215	0.6		
AM23HS84B0-02	双出轴	4					215	0.6		
AM23HSA4B0-01	单出轴	4	77	2.3		0.1~4.5	365	1		
AM23HSA4B0-02	双出轴	4					365	1		
AM23HS04B0-03	单出轴	4	39	0.82	0.1~4.5		105	0.4		
AM23HS04B0-04	双出轴	4					105	0.4		
AM23HS84B0-03	单出轴	4	55	1.5		0.1~4.5	215	0.6		
AM23HS84B0-04	双出轴	4					215	0.6		
AM23HSA4B0-03	单出轴	4	77	2.3	0.1~4.5		365	1		
AM23HSA4B0-04	双出轴	4					365	1		
AM24HS2402-08N	单出轴	4	54	1.57		0.1~4.5	450	0.83		
AM24HS2402-11N	双出轴	4								450

型号	出轴	接线方式	引线数	长度(mm)	静力矩(N.m)	驱动器电流设置范围(A) [※]	转子惯量(g.cm ²)	重量(Kg)	绝缘强度
AM24HS5401-10N	单出轴	A	4	85	3.2	0.1~4.5	900	1.4	500VAC/1分钟
AM24HS5401-24N	双出轴		4						
AM34HD0404-08	单出轴		4	66.5	3.7	0.1~7.0	1100	1.6	
AM34HD0404-09	双出轴		4						
AM34HD1404-06	单出轴		4	96	6.7	0.1~7.0	1850	2.7	
AM34HD1404-07	双出轴		4						
AM34HD2403-07	单出轴		4	125.5	9.4	0.1~7.0	2750	3.8	
AM34HD2403-08	双出轴		4						
AM34HD3402-01	单出轴		4	156	11.5	0.1~7.0	4400	5.2	
AM34HD3402-02	双出轴		4						

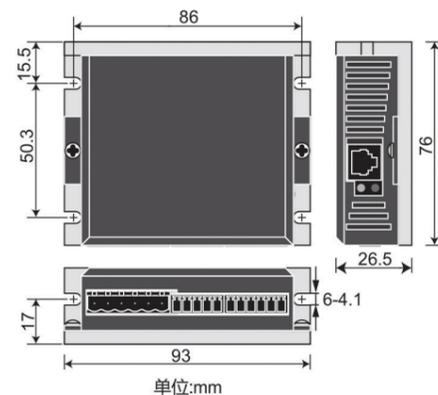
※ 驱动器电流值为正弦峰值。
* 接线A图参考235页

■ 转速-力矩曲线

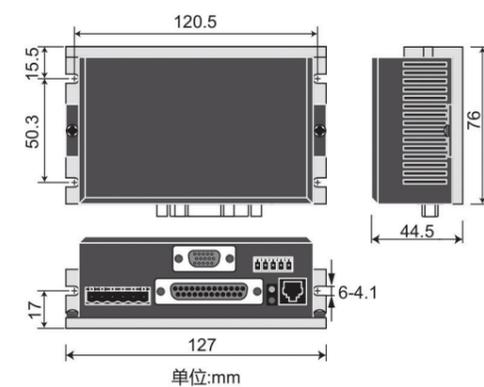
力矩曲线请参考238页。

■ 机械尺寸 (单位: mm)

◇ MSST5/10-S



◇ MSST5/10-Q/C/IP



■ 连接到电源

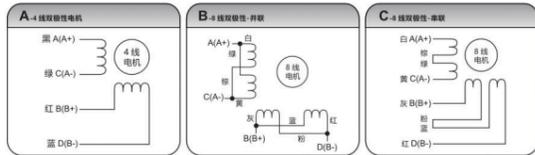
连接输入电源“+”端到驱动器的“VDC”端。连接输入电源“-”端到驱动器“GND”端。使用AWG18或AWG20标准线。MSST驱动器包含一个内部的保险丝, 直接连接到电源“+”端, 可在驱动器VDC和输入电源“+”之间连接一个快速熔断保险丝, 便于用户维护。MSST5使用4A的保险丝, MSST10使用7A的保险丝。

MSST5电源电压: 24-48VDC

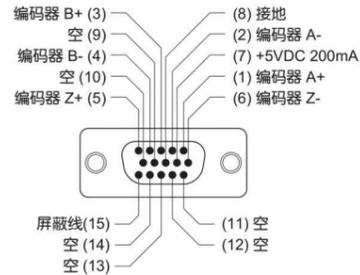
MSST10电源电压: 24-75VDC



■ 连接到电机



■ 编码器接口



MSST系列-Q/C/IP型可选配编码器反馈，进行闭环控制，实现以下功能：

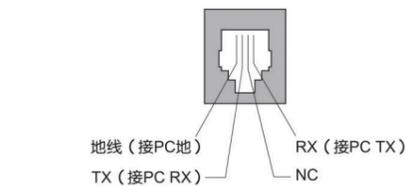
- 堵转检测：驱动器可检测堵转并报警。
- 定位维持：电机停止时，驱动器会纠正外力导致的偏移。
- 预防堵转：即使堵转，驱动器也会继续完成设定的运动。

■ DB25输入输出接口 (Q/C/IP 型)

输入输出	端子编号	记号	信号名称
模拟量输入	1	Analog IN1	模拟量输入1, 2
	2	Analog IN2	
	3	N/C	空闲接口
	4	X6/CCWJOG	输入信号3-6 (单端)
	5	X5/CWJOG	
	6	X4/Alarm Reset	
数字量输入	7	X3/Enable	单端输入信号公共端
	8	X COMMON	
	9	X2/DIR-	输入信号2 (差动)
	10	X2/DIR+	
	11	X1/STEP-	输入信号1 (差动)
	12	X1/STEP+	
输出	13	GND	地线
	14	Y1/BRAKE+	输出信号1-3 (单端)
	15	Y2/MOTION+	
	16	Y3/FAULT+	
	17	Y COMMON	单端输出信号公共端
	18	+5VOUT	+5V输出信号
输出	19	GND	地线
	20	Y4+	输出信号4 (差动)
	21	Y4-	
输入	22	X7/CWLIMIT+	输入信号7 (差动)
	23	X7/CWLIMIT-	
	24	X8/CCWLIMIT+	输入信号8 (差动)
	25	X8/CCWLIMIT-	

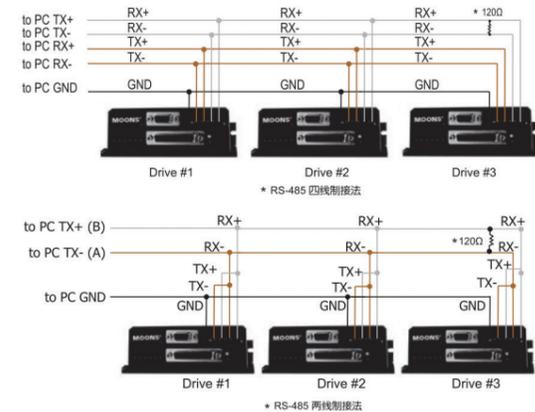
■ 通讯接口

◇ RS-232通讯



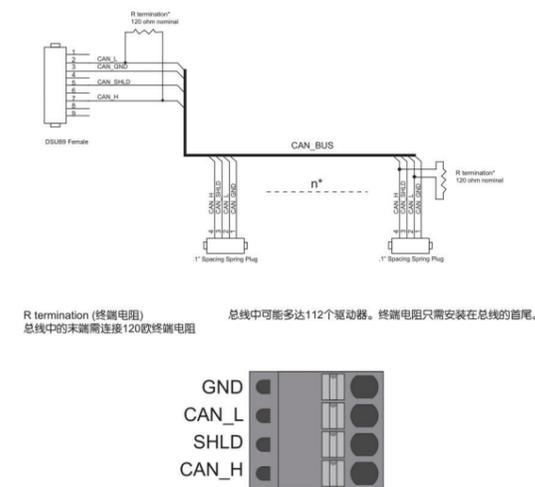
ST Configurator软件设定波特率为 9600/19200/38400/57600/115200

◇ RS-485通讯连接



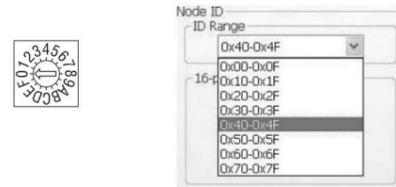
ST Configurator设定RS-485地址及通讯波特率为 9600/19200/38400/57600/115200

◇ CANopen 通讯连接



节点地址

CANopen总线上的每个节点必须要有独一无二的节点地址。CANopen 节点地址是用7位二进制码表示，范围是1~112。即16进制0x01~0x7F。MSST-C的节点地址低四位是通过产品上的16位旋转编码开关SW2设定。节点地址的高3位则是通过上位机软件ST Configurator设定。在CiA301协议中，节点地址0x00保留不使用。



设置波特率

CANopen总线的通信波特率由产品上的10位旋转编码开关SW1设定。CANopen总线上的每个节点需要设置相同的波特率。每次改变波特率设置必须要给产品重新上电或由CANopen总线发送重启指令方可有效。

开关设定	波特率
0	1 Mbps
1	800 kbps
2	500 kbps
3	250 kbps
4	125 kbps
5	50 kbps
6	20 kbps
7	12.5 kbps

◇ Ethernet通讯连接

连接端子 RJ45

地址，子网和端口

每一个设备在以太网网络必须有一个唯一的IP地址。若有2台设备需要互相通信，他们都必须连接到网络，而且必须在同一个子网下面的IP地址。子网是一个大网络中的逻辑分区。一个子网下的设备一般都不能够与另一个子网下的设备通信，除非它们通过特殊的网络设备连接(如路由器)。子网是由有选择的IP地址和子网掩码构成的。

如果你想知道你电脑的IP地址和子网掩码，选择开始……运行。然后输入“ipconfig”，按回车。你应该看到这样的内容：

```
Microsoft Windows XP [Version 5.1.2600]
(C) Copyright 1985-2001 Microsoft Corp.

G:\Documents and Settings\moons>ipconfig

Windows IP Configuration

Ethernet adapter Local Area Connection:

    Connection-specific DNS Suffix . . : 
    IP Address. . . . . : 192.168.0.22
    Subnet Mask . . . . . : 255.255.255.0
    Default Gateway . . . . . : 192.168.0.254
```

如果你电脑的子网掩码设置为255.255.255.0，此类设置被称为C类子网掩码，那么你的机器只能与另一个IP地址前三个字节相同的网络设备通信。(IP地址数据点之间数字被称为字节。)例如，如果您的电脑是C类子网掩码，IP地址是192.168.0.20，那么它可以和IP地址为192.168.0.40的设备通信，但不能和IP地址为192.168.1.40的设备通信。如果你改变你的子网掩码255.255.0.0(B类子网掩码)你可以和子网掩码前2个字节相同的任何设备通信。在使用前请一定和你的系统管理员确认这点。

IP Address*

0	10.10.10.10
1	192.168.1.10
2	192.168.1.20
3	192.168.1.30
4	192.168.0.40
5	192.168.0.50
6	192.168.0.60
7	192.168.0.70
8	192.168.0.80
9	192.168.0.90

你的驱动器有一个16位的旋转开关设置IP地址。出厂默认地址如表中列出所示。

开关1到E位的IP地址可以通过ST Configurator 4软件设置。开关0位始终是“10.10.10.10”，通用恢复地址。如果有人要更改其他IP地址但是没有记录，一旦忘记地址。那么只有通过通用恢复地址来连接了。

开关设置到F“DHCP”，意思是自动获取IP，驱动器可以在整个网络中通过服务器自动获取IP地址。该地址自动分配的服务器可能是“动态”或“静态”，这取决于管理员如何配置动态主机配置协议。它是高级用户设置。

你的电脑，或任何其他和驱动器用来通信的设备，也将有一个唯一的IP地址。

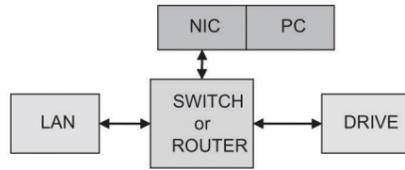
在驱动器中，开关设置1到E通过使用标准的B类子网掩码(即“255.255.0.0”)。通用恢复地址的掩码是标准的A类掩码(即“255.0.0.0”)。以太网通信其中一个最大的特点是许多应用能在同一时刻共享网络。端口一旦得到正确的IP地址就能够之名方向。我们驱动的UDP端口号是7775。发送和接收命令使用传输控制协议，端口号是7776。当你开始写你的应用之前你需要知道这些。你还需要为您的应用选择一个开放的(未使用)端口号码。我们的驱动器不在乎你选的是什么；当第一个命令发送到驱动器，驱动器将注意到该IP地址和端口号。该驱动器也拒绝任何其他IP地址的通信。第一个和驱动通信的应用占有了驱动器。只有当重新上电时才会解开此锁定。

如果你需要为您的应用选择一个端口号，你可以以下网站找到一系列常用的端口号 <http://www.iana.org/assignments/port-numbers>

最后一点注意：以太网通信可以使用一个或两个“传输协议”：UDP和TCP。SCL指令都可以通过这2个协议发送和接收数据。UDP比TCP更加简单而且有效，但是TCP在交换大数据或者在非常忙碌的网络中会更加稳定，而UDP在这种情况下更容易发生丢包现象。

选择1: 连接驱动器到您的局域网

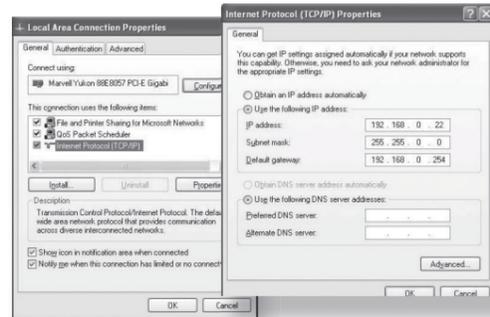
如果你有一个备用端口连接在交换机或路由器上, 你能够设置驱动器的IP地址且与你的网络兼容, 而不是使用了其他什么手段, 这是一个简单的连接方法。这种技术还允许您连接多个驱动器到您的电脑。如果你是一个企业网络, 请在连接任何新设备到您的网络上之前与您的系统管理员联系。他应该能够安排给你一个合适的地址帮助你做连接。



如果你不知道在你的网络中哪些IP地址已经被用了, 你可以通过使用“Angry IP scanner”这个软件来侦测这些地址, 下载地址<http://www.angryip.org/w/download>。但要小心: 有些地址不用是因为计算机或其他设备当前是关闭的。而且许多网络使用动态寻址功能。你选择的IP地址可能在任何时间通过DHCP服务器被分配到其他设备上。

一旦你为驱动器选择了一个适当的地址, 根据地址表设置旋转开关。如果没有默认地址是您可以接受的, 您可以通过软件键入一个新的地址表。如果你的网络使用的地址开头是192.168.0, 通用的子网掩码, 你可以选择旋转开关上的4到E。如果你的网络使用的地址开头是192.168.1, 通用的子网掩码, 你可以选择旋转开关上的1到3。如果您的电脑地址不在以上的子网掩码中, 你可以改变你的子网掩码255.255.0.0来和您的驱动器通信谈谈您的驱动器。改变你的子网掩码:

- 1、在Windows XP, 右键点击“我的网络”, 选择“属性”。Windows 7, 点击电脑。滚轮向下滚动, 直到你看到左窗格中的“网络”。点击右键并选择“属性”。选择“更改适配器设置”。
- 2、你应该可以看到一个图标为您的网络接口卡(网卡)。点击右键并选择“属性”。
- 3、向下滚动, 直到你看到“Internet协议(TCP/IP)”。选择此项, 点击属性按钮。视窗7和远景, 寻找“(传输控制协议/ IP v4)”。
- 4、如果选择“自动获取IP地址”, 您的电脑会自动获得一个IP地址和子网掩码。请取消这个对话框并选择“使用下面的IP地址”。
- 5、如果选择“使用下面的地址”被选中。改变子网掩码“255.255.0.0”并单击确定。



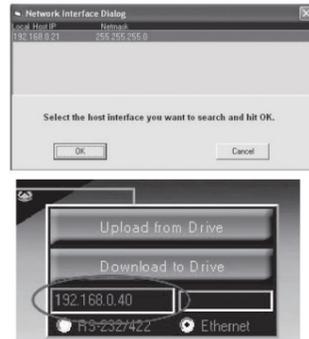
使用动态地址分配

如果你想和你网络上所有或者大部分的设备一样使用一个动态分配的IP地址。请将驱动器上的旋转开关拨到“F”。当驱动器连接到网络并且上电后, 它将从服务器上获得一个IP地址和子网掩码给你。唯一的缺点是, 你不知道具体地址。你可以通过软件来查询到地址, 网络越大, 搜寻时间越长。保持电脑与驱动器连接, 在菜单里面选择驱动器查找。

你会看到一个对话框, 像这样:

通常, 只会发现一个网络接口卡(网卡), 并选择自动。如果您使用的是笔记本电脑, 无线和有线网络连接, 可能会有另一个网卡出现。请选择您所使用的网卡连接到网络, 连接你的驱动器。单击确定。发现驱动功能检测到一个驱动器后将会尽快通知您。

如果你认为这是正确的, 单击“是”。如果你不肯定, 不肯定和点击寻找更多的驱动器驱动。一旦你发现你需要的驱动器, 它会自动进入驱动的IP地址在地址文本框, 让你随时沟通。



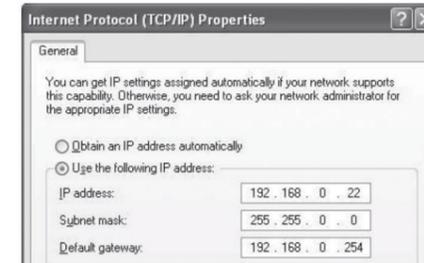
选择2: 直接将驱动器连接至电脑PC

具体操作如下:

1. 一端连接到电脑的网卡上, 另外一端连接驱动器上。驱动会自动检测直接连接和进行必要的物理层变化。
2. 旋转开关到“0”, 设置驱动器上的IP地址“10.10.10.10”。
3. 设置电脑的IP地址:
 - a. 在Windows XP, 右键点击“我的网络”, 选择“属性”。
 - b. Windows 7, 点击电脑。滚轮向下滚动, 直到你看到左窗格中的“网络”。点击右键并选择“属性”。选择“更改适配器设置”。
4. 你应该可以看到一个图标为您的网络接口卡(网卡)。点击右键并选择“属性”。
 - a. 向下滚动, 直到你看到“Internet协议 (TCP/IP)”。选择此项, 点击属性按钮
 - b. 在Windows 7或Vista中, 寻找“(Internet传输控制协议TCP/ IP v4)”



5. 选择选项“使用下面的IP地址”。输入地址“10.10.10.11”。这样你电脑的IP地址将与驱动器一样在同一个子网上。
6. 下一步, 输入子网掩码为“255.255.255.0”。确认“默认网关”为空。这将防止您的电脑从该子网中寻找路由器。
7. 因为驱动器是直接连在电脑上的, 所以驱动器断电时电脑屏幕的右下角会有一个消息气泡显示“网络电缆被拔出”。



选择3: 使用两个网络接口卡(网卡)

这种技术可以让您保持您的电脑连接到您的局域网, 但驱动器和局域网断开, 防止可能的IP冲突或过度通信。

1. 如果你使用的台式电脑有一个备用卡槽, 安装一个网卡。使用CAT5类型的网线连接。
2. 如果你使用笔记本电脑, 而且只使用无线网络连接到你的局域网, 你可以使用内置的RJ 45以太网连接的网卡。
3. 通过设置旋转开关到“0”, 设置驱动器上的IP地址“10.10.10.10”。
4. 设置第二网卡地址:
 - a. 在Windows XP中, 右击“网络连接”, 选择“属性”。
 - b. 在Window 7中, 点击电脑。向下滚动, 直到你看到左窗格中的“网络”。点击右键并选择属性。选择“更改适配器设置”。
5. 你应该可以看到一个图标是您的新网络。再右击并选择属性。
 - a. 向下滚动, 直到你看到“Internet协议(TCP/IP)”。选择此项, 点击属性按钮。
 - b. 在Window 7和Vista中, 寻找“(TCP/ IP v4)”
6. 选择选项“使用下面的IP地址”。输入地址“10.10.10.11”。这样会分配给你的电脑一个和驱动器同一个子网的IP地址。
7. 下一步, 输入子网掩码为“255.255.255.0”。一定要把“默认网关”设成空白。这将防止您的电脑从该子网中寻找路由器。
8. 因为驱动器是直接连在电脑上的, 所以驱动器断电时您的电脑在屏幕的角落会有一个消息气泡显示“网络电缆被拔出”。