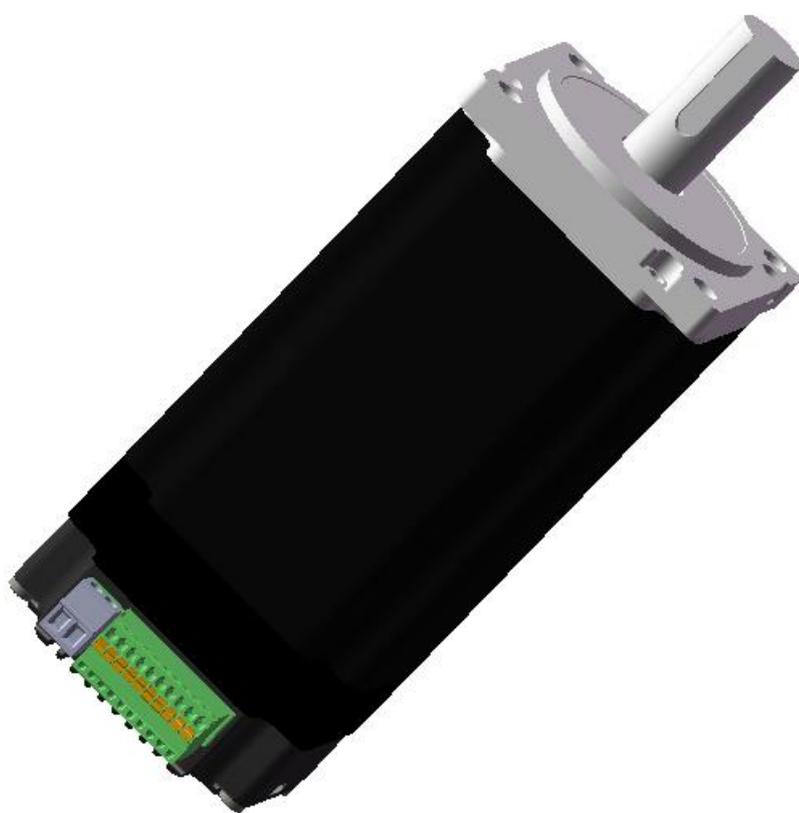


RS485 系列伺服一体电机 通讯手册



RS485 通讯协议

一、RS485 总线通讯功能

驱动器内置工业总线通讯芯片，任何带 RS485 通讯功能的工业设备，都可以按照 Modbus-RTU 协议，直接控制驱动器的运行。如果有需要，最多可以串联 64 台驱动器，在较低的成本下，实现可靠的中到大型驱动器网络的构建。

二、通讯速率和通讯距离

通讯速率和通讯距离是和具体的现场相关的，速率和距离的典型关系如下：

通讯速率 (bps)	通讯距离 (m)
9600	1000
19200	1000
38400	1000
57600	800
115200	500
256000	250

由于外部干扰及总线接点数量的差异，实际现场的通讯速率和通讯距离会有一些的差异。

三、Modbus-RTU/RS485

Modbus-RTU/RS485 协议及其标准请参考相关文档，本手册不做详细阐述。本手册仅对驱动器实用相关的协议及标准内容进行介绍。

四、主站通讯参数

波特率：出厂默认 115200，驱动器波特率可以由用户自行设定，主站必须和从站一致。

数据位：8

停止位：1

校验位：无

五、地址域

0 为广播地址，所有接点可以识别广播地址，但是不发回报文。

1~32 子节点 RTU 地址（RTU 即远程终端单元，这里指驱动器）。子节点可以根据客户需求增加，不通规格产品稍有区别，一般 16~32 个。

六、功能码

驱动器支持的功能码如下：

功能码	功能定义	格式
0X03	读单个或多个寄存器	WORD/DWORD/QWORD
0X06	写单个寄存器	WORD
0X10	写多个寄存器	WORD/DWORD/QWORD

数据:包含需要操作的寄存器地址和操作数据。

CRC 校验码: 进行 CRC 校验

数据帧汇总								
操作	数据帧							
读单个寄存器 0X03 请求报文	请求 报文	地址域	功 能 码	寄存器地址		寄存器数量		CRC
		1 字节	0X03	2 字节		2 字节		2 字节
	响 应 报文	地址域	功 能 码	寄存器地址		返回数据		CRC
		1 字节	0X03	2 字节		2 字节		2 字节
读多个寄 存器 0X03 请求报文	请求 报文	地址域	功 能 码	寄存器地址		寄存器数量		CRC
		1 字节	0X03	2 字节		2 字节		2 字节
	响 应 报文	地址域	功 能 码	寄存器地址		返回数据		CRC
		1 字节	0X03	2 字节		2N 字节		2 字节
写单个存 器 0X06	请求 报文	地址域	功 能 码	寄存器地址		写入数据		CRC
		1 字节	0X06	2 字节		2 字节		2 字节
	响 应 报文	地址域	功 能 码	寄存器地址		返回数据		CRC
		1 字节	0X06	2 字节		2 字节		2 字节
写多个存 器 0X10	请求 报文	地址域	功 能 码	寄存器地 址	寄存器数 量	写入数 据数量	写入数 据	CRC
		1 字节	0X10	2 字节	2 字节	1 字节	2n 字 节	2 字节
	响 应 报文	地址域	功 能 码	寄存器地址		寄存器数量		CRC
		1 字节	0X10	2 字节		2 字节		2 字节

注: 1、n 表示数据长度, 驱动器内存单元为 WORD 类型, 即 2 字节, 因此在多字节的读写操作中, 字节数定位 2 的倍数。

2、CRC 校验为低字节序格式, 其他均为高字节序格式。

七、寄存器列表

内存	类型	描述	读	写	
0X0000	Uint16	控制模式	WORD	WORD	
0X0001	Uint16	波特率	WORD	WORD	

0X0002	Uint16	保留	WORD	WORD	
0X0003	Uint16	设备地址	WORD	WORD	
0X0004	Uint16	脉冲模式	WORD	WORD	
0X0005	Uint16	滤波使能	WORD	WORD	
0X0006	Uint16	平滑滤波系数	WORD	WORD	
0X0007	Uint16	内部细分	WORD	WORD	
0X0008	Uint16	细分值	WORD	WORD	
0X0009	Uint16	电流比例系数	WORD	WORD	
0X000A	Uint16	电流积分系数	WORD	WORD	
0X000B	Uint16	电流饱和和积分限制	DWORD	WORD	
0X000B	Uint16	电流饱和和积分限制	DWORD	WORD	
0X000C	Uint16	电流系数限制	DWORD	WORD	
0X000D	Uint16	速度比例	WORD	WORD	
0X000E	Uint16	速度积分	WORD	WORD	
0X000F	Uint16	速度积分饱和	WORD	WORD	
0X0010	Uint16	速度限制	WORD	WORD	
0X0011	Uint16	位置比例系数	WORD	WORD	
0X0012	Uint16	位置积分系数	WORD	WORD	
0X0013	Uint16	位置饱和和积分限制	WORD	WORD	
0X0014	Uint16	过压报警值	WORD	WORD	
0X0015	Uint16	欠压报警值	WORD	WORD	
0X0016	Uint16	过流报警值	WORD	WORD	
0X0017	Uint16	超差报警值	WORD	X	
0X0018	Uint16	超差报警时间	WORD	X	
0X0019	Uint16	输入端口 1 定义	DWORD	X	
0X001A	Uint16	输入端口 2 定义	WORD	X	
0X001B	Uint16	输入端口 3 定义	WORD	X	
0X001C	Uint16	输出端口 1 定义	WORD	X	

0X001D	Uint16	输出端口 2 定义	WORD	X	
0X001E	Uint16	输入极性定义	WORD	X	
0X001F	Uint16	输出极性定义	WORD	WORD	
0X0020	Uint16	使能方式	WORD	WORD	
0X0021	Uint16	内部使能	WORD	WORD	
0X0022	Uint16	电机方向	WRD	WORD	
0X0023	Uint16	电机启动	WORD	WORD	
0X0024	Uint16	电机暂停	WORD	WORD	
0X0025	Uint16	电机复位	WORD	WORD	
0X0026	Uint16	启用上电回零	WORD	WORD	
0X0027	Uint16	回零模式	WORD	WORD	
0X0028	Uint16	回零速度	WORD	WORD	
0X0029	Uint16	回零超时	WORD	WORD	
0X002A	Uint16	回退距离	WORD	WORD	
0X002B	Uint16	碰撞扭力	WORD	WORD	
0X002C	Uint16	速度模式控制	WORD	WORD	
0X002D	Uint16	内部速度	WORD	WORD	
0X002E	Uint16	加速系数	DWORD	DWORD	
0X002F	Uint16	减速系数	DWORD	DWORD	
0X0030	Uint16	保存数据	WORD	WORD	
0X0031	Uint16	恢复出厂设置	WORD	WORD	
0X0032	Uint16	报警状态	WORD	WORD	
0X0033	Uint16	运行状态	WORD	WORD	
0X0034	Uint16	回零状态	WORD	WORD	
0X0035	Uint16	输入状态	WORD	WORD	
0X0036	Uint16	输出状态	WORD	WORD	
0X0037	Uint16	当前电压	WORD	WORD	
0X0038	Uint16	当前电流	WORD	WORD	
0X0039	Uint16	当前转速	WORD	WORD	
0X003A	Uint16	传感器角度	WORD	WORD	
0X003B	int32	当前脉冲计数	DWORD	DWORD	
0X003D	int32	当前位置	DWORD	DWORD	
0X003F	int32	实时超差	DWORD	DWORD	
0X0041	Uint16	绝对值/增量模式设置	WORD	WORD	
0X0042	int32	绝对位置值	DWORD	DWORD	

0X0044	int32	增量位置值	DWORD	DWORD	
--------	-------	-------	-------	-------	--

八、寄存器详解

1、控制模式寄存器

地址：0X0000

说明：控制模式设定，设置后**重新上电生效**

操作：读写

BIT	名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16	控制模式	String	1~5	1	读写

值域	功能描述
0	外部脉冲模式
1	位置模式
2	速度模式 RS485 控制
3	速度模式 外部端子控制
4	扭力模式 RS485 控制
5	扭力模式 外部端子控制

实例：01 06 00 00 00 00 89 CA 设置为模式 0

2 波特率控制寄存器

地址：0X0001

说明：波特率控制

操作：读写

BIT	名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16	波特率控制	String	0~8	7	读写

值域	功能描述
0	9600
1	14400
2	19200
3	38400
4	43000
5	57600
6	76800
7	115200
8	128000

实例：01 06 00 01 00 07 99 C8 波特率设定为 115200

注意：波特率设定后需要重新上电，主机和从机波特率改为一致方可通讯

3. 485 地址设定

地址：0X0003 说明：设备地址设定

操作：读写

BIT	名称	类型	值域	出厂值	描述
-----	----	----	----	-----	----

0~16	设备地址	String	0~65535	1	读写
------	------	--------	---------	---	----

实例：01 06 00 03 00 00 79 CA 485 地址为 1

4. 脉冲模式设定

地址：0X0004 说明：脉冲模式设置

操作：读写

BIT	名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16	脉冲模式	String	0~1	0	读写

值域	功能描述
0	脉冲+方向 模式
1	双脉冲 模式

实例：01 06 00 04 00 00 C8 0B 脉冲模式 0

5. 滤波使能设定

地址：0X0005 说明：滤波使能设置

操作：读写

BIT	名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16	滤波使能设定	String	0~1	0	读写

值域	功能描述
0	不使能脉冲平滑
1	使能平滑脉冲滤波

实例：01 06 00 05 00 00 99 CB

6. 脉冲平滑滤波系数

地址：0X0006 说明：滤波系数

操作：读写

BIT	名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16	滤波系数	String	0~100	5	读写

实例：01 06 00 06 00 05 A9 C8

7. 编码器分辨率模式设置寄存器

地址：0X0007

说明：编码器分辨率模式设置控制

操作：读写

BIT	名称	类型	值域	出厂值	描述
-----	----	----	----	-----	----

0~16	编码器分辨率	String	0~65535	0	读写
------	--------	--------	---------	---	----

值域	功能描述
0	外部拨码开关设定
1	485 软件设定细分值

实例：01 06 00 07 00 00 38 0B

8. 编码器分辨率寄存器

地址：0X0008

说明：编码器分辨率控制

操作：读写

BIT	名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16	编码器分辨率	String	0~65535	2000	读写

实例：01 06 00 08 07 D0 0B A4 编码器分辨率为 2000

9. 电流比例系数

地址：0X0009

说明：电流比例系数

BIT	名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16	比例系数 KP	String	0~65535	20	读/写

实例：01 06 00 09 00 14 59 C7

10. 电流积分系数

地址：0X000A

说明：电流积分系数

BIT	名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16	比例系数 KI	String	0~65535	1	读/写

实例：01 06 00 0A 00 01 68 08

10. 电流积分饱和限制

地址：0X000B

说明：电流饱和积分系数

BIT	名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16	比例系数	String	0~50000	50000	读/写

实例：01 06 00 0B C3 50 A8 C4

11. 最大电流限制

地址：0X000C

说明：最大电流设置

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		最大电流设置	String	0~30000	28000	读/写

实例：01 06 00 0C 75 30 6F 4D

12. 速度比例系数

地址：0X000D

说明：速度比例系数设置

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		速度比例系数	String	0~50000	4000	读/写

实例：01 06 00 0D 0F A0 1D 81

13. 速度积分系数

地址：0X000E

说明：速度积分设置

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		速度积分系数	String	0~50	1	读/写

实例：01 06 00 0E 00 01 29 C9

14. 速度积分饱和系数

地址：0X000F

说明：速度积分饱和系数设置

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		速度积分饱和系数	String	0~50000	20000	读/写

实例：01 06 00 0F 4E 20 8D B1

15. 最大速度设定

地址：0X0010

说明：最大速度设置

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		速度积分饱和系数	String	0~50000	40000	读/写

实例：01 06 00 10 9C 40 E0 FF

16. 位置比例系数

地址：0X0011

说明：位置比例系数设置

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		位置比例系数	String	0~50	40000	读/写

实例：01 06 00 11 00 05 19 CC

17. 位置积分系数

地址：0X0012

说明：位置积分系数设置

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		位置比例系数	String	0~10	0	读/写

实例：01 06 00 12 00 00 29 CF

18. 位置积分饱和系数

地址：0X0013

说明：位置积分饱和系数设置

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		位置比例系数	String	0~100	100	读/写

实例：01 06 00 13 00 64 79 E4

19. 过压报警值

地址：0X0014

说明：过压报警值设置

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		位置比例系数	String	0~3000	600	读/写

实例：01 06 00 14 02 58 C9 54

20. 欠压报警值

地址：0X0015

说明：欠压报警值设定

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		位置比例系数	String	0~3000	180	读/写

实例：01 06 00 15 00 B4 98 79

21. 过流报警值

地址：0X0016

说明：过流报警值设定

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		位置比例系数	String	0~30000	28000	读/写

实例：01 06 00 16 6D 60 44 B6

22. 超差报警值

地址：0X0017

说明：超差报警值设定

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		位置比例系数	String	0~60000	10000	读/写

实例：01 06 00 17 27 10 23 F2

23. 超差报警时间

地址：0X0018

说明：超差报警时间设置

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		位置比例系数	String	0~2000	200	读/写

实例：01 06 00 18 00 C8 08 5B

24. 输入 1 定义

地址：0X0019

说明：输入 1 定义

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		位置比例系数	String	0~8	2	读/写

值域	功能描述
1	使能
2	复位
3	停止
4	正转
5	反转
6	正限位
7	负限位

实例：01 06 00 19 00 02 D9 CC

25. 输入 2 定义

地址：0X001A

说明：输入 2 定义

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		位置比例系数	String	0~8	6	读/写

实例：01 06 00 1A 00 06 28 0F

26. 输入 3 定义

地址：0X001B

说明：输入 3 定义

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		位置比例系数	String	0~8	7	读/写

实例：01 06 00 1B 00 07 B8 0F

27. 输出 1 定义

地址：0X001C

说明：输出端口 1 定义

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		位置比例系数	String	0~8	0	读/写

实例：01 06 00 30 00 1C 88 0C

28. 输出 2 定义

地址：0X001D

说明：输出端口 2 定义

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		位置比例系数	String	0~8	0	读/写

实例：01 06 00 1D 00 00 19 CC

29. 输入极性定义

地址：0X001E

说明：输入极性定义指令

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		位置比例系数	String	0~8	0	读/写

实例：01 06 00 1E 00 00 E9 CC

30. 输出极性定义

地址：0X001F

说明：输出极性定义指令

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		位置比例系数	String	0~8	0	读/写

实例：01 06 00 1F 00 00 B8 0C

30. 使能方式定义

地址：0X0020

说明：使能方式指令

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
-----	--	----	----	----	-----	----

0~16		位置比例系数	String	0~2	0	读/写
------	--	--------	--------	-----	---	-----

值域	功能描述
0	外部端子使能
1	内部命令使能

实例：01 06 00 20 00 00 88 00

31. 内部使能控制

地址：0X0021

说明：内部控制使能指令

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		位置比例系数	String	0~2	0	读/写

值域	功能描述
0	不使能
1	使能

实例：01 06 00 21 00 00 D9 C0

32. 电机方向控制

地址：0X0022

说明：电机方向控制指令

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		位置比例系数	String	0~2	0	读/写

实例：01 06 00 21 00 00 D9 C0

注：此命令只有在外部脉冲模式下有效

33. 电机启动

地址：0X0023

说明：电机启动指令

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		位置比例系数	String	0~2	0	读/写

值域	功能描述
0	电机停止
1	电机启动

实例：01 06 00 23 00 01 B9 C0

33. 电机暂停

地址：0X0024

说明：电机暂停指令

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		位置比例系数	String	0~2	0	读/写

实例：01 06 00 24 00 01 08 01

注：如果发送暂停指令，如果想让电机继续运行，需要先发送复位指令，在发送启动指令！

34. 电机复位

地址：0X0025

说明：位置比例系数设置

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		位置比例系数	String	0~2	0	读/写

实例：01 06 00 25 00 01 59 C1

34. 启动上电回零

地址：0X0026

说明：上电回零设置

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		上电回零设置	String	0~8	0	读/写

值域	功能描述
0	上电不回零
1	上电正向回机械零点
2	上电反向回机械零点
3	上电正向碰撞回零点
4	上电反向碰撞回零点
5	上电正向回传感器绝对值零点
6	上电反向回传感器绝对值零点

实例：01 06 00 26 00 00 68 01

35. 指令回零

地址：0X0027

说明：上电回零设置

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		回零指令	String	0~8	0	读/写

值域	功能描述
0	上电不回零

1	上电正向回机械零点
2	上电反向回机械零点
3	上电正向碰撞回零点
4	上电反向碰撞回零点
5	上电正向回传感器绝对值零点
6	上电反向回传感器绝对值零点

实例：01 06 00 27 00 00 39 C1

37. 回零速度设定

地址：0X0028

说明：回零速度设置

BIT	名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16	位置比例系数	String	0~500	100	读/写

实例：01 06 00 28 00 64 08 29

38. 回零超时时间设定

地址：0X0029

说明：回零超时时间设置

BIT	名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16	回零超时时间设置	String	0~10000	100	读/写

实例：01 06 00 29 00 64 59 E9

40. 回零回退距离设定

地址：0X002A

说明：位置比例系数设置

BIT	名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16	回零回退距离	String	0~60000	2000	读/写

实例：01 06 00 2A 07 D0 AB AE

41. 碰撞扭力设定

地址：0X002B

说明：位置比例系数设置

BIT	名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16	碰撞扭力设定	String	0~60000	2000	读/写

实例：01 06 00 2B 13 88 F4 94

42. 速度模式控制

地址：0X002C

说明：速度模式控制

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		速度模式控制	String	0~2	0	读/写

值域	功能描述
0	速度模式停止
1	速度模式正转
2	速度模式反转

实例：01 06 00 2C 00 01 89 C3

43. 内部速度设定

地址：0X002D

说明：内部速度设定

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		内部速度设定	String	0~3000	500	读/写

实例：01 06 00 2D 01 F4 19 D4

44. 加速系数设定

地址：0X002E

说明：加速度设定

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		加速时间设定	String	0~100	10	读/写

实例：01 06 00 2E 00 0A 69 C4

45. 减速系数设定

地址：0X002F

说明：减速度设定

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		加速时间设定	String	0~100	10	读/写

实例：01 06 00 2F 00 0A 38 04

46. 保存数据

地址：0X0030

说明：保存数据

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		保存数据	String	0~100	0	读/写

实例：01 06 00 30 00 01 48 05

46. 恢复出厂值

地址：0X0031

说明：恢复出厂值

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		保存数据	String	0~100	0	读/写

实例：01 06 00 30 00 01 48 05

46. 报警状态寄存器

地址：0X0032

说明：报警状态寄存器

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		报警状态	String	0~100	0	只读

BIT 位			BIT3	BIT2	BIT1	BIT0
定义			超差	过流	欠压	过压

46. 运行状态寄存器

地址：0X0033

说明：运行状态寄存器

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		运行状态	String	0~100	0	只读

BIT 位			BIT3	BIT2	BIT1	BIT0
定义			到达设定速度	到达目标位置	电机运行	电机使能

47. 回零状态寄存器

地址：0X0034

说明：回零状态寄存器

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		回零状态	String	0~100	0	只读

BIT 位			BIT3	BIT2	BIT1	BIT0
定义			到达设定速度	到达目标位置	电机运行	电机使能

值域	功能描述
0	不回零
1	正向回机械零点
2	反向回机械零点
3	正向碰撞回零点

4	反向碰撞回零点
5	正向回传感器绝对值零点
6	反向回传感器绝对值零点

47. 输入状态寄存器

地址：0X0035

说明：输入状态寄存器

BIT	名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16	输入状态	String	0~100	0	只读

BIT 位	BIT3	BIT2	BIT1	BIT0
定义		输入 2	输入 2	输入 1

48. 输出状态寄存器

地址：0X0036

说明：输出状态寄存器

BIT	名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16	输出状态	String	0~100	0	只读

BIT 位	BIT3	BIT2	BIT1	BIT0
定义			输出 2	输出 1

49. 当前电压寄存器

地址：0X0037

说明：当前电压寄存器

BIT	名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16	当前电压	String	0~600	0	只读

50. 当前电流寄存器

地址：0X0038

说明：当前电流寄存器

BIT	名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16	当前电流	String	0~600	0	只读

51. 当前转速寄存器

地址：0X0039

说明：当前转速寄存器

BIT	名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16	当前转速	String	0~6000	0	只读

52. 当前脉冲计数值寄存器

地址：0X003A

说明：当前脉冲计数寄存器

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		当前脉冲计数	String	Int32	0	只读

53. 当前位置数值寄存器

地址：0X003C

说明：当前位置寄存器

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		当前脉冲计数	String	Int32	0	只读

54. 实时超差数值寄存器

地址：0X003E

说明：超差寄存器

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		超差	String	Int32	0	只读

55. 实时超差数值寄存器

地址：0X003E

说明：超差寄存器

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		超差	String	Int32	0	只读

56. 绝对值位置模式/增量位置模式

地址：0X003E

说明：超差寄存器

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		位置模式设置	String	uInt32	0	只读

值域	功能描述
0	绝对值位置模式
1	增量位置模式

实例：01 06 00 41 00 01 18 1E

56. 绝对值位置寄存器

地址：0X0042

说明：绝对值寄存器

BIT		名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16		超差	String	Int32	0	只读

实例：01 10 00 42 00 02 04 00 00 03 E8 76 F8

57. 增量位置寄存器

地址：0X0044

说明：绝对值寄存器

BIT	名称	类型	值域	出厂值	描述
0~16	超差	String	Int32	0	只读

实例：01 10 00 44 00 02 04 00 00 07 D0 F5 C0

刷新
串口: COM14
波特率: 115200
打开端口
本机地址: 1
读取参数
设定地址:
设置

基本参数

控制模式 设置

波特率 设置

脉冲模式 设置

开低通滤波 设置

低通滤波系数 设置

细分模式 设置

细分数值 设置

电流比例系数 设置

电流积分系数 设置

电流积分饱和和限制 设置

最大电流限制 设置

速度比例系数 设置

速度积分系数 设置

速度积分饱和和限制 设置

速度值限制 设置

位置比例系数 设置

位置积分系数 设置

位置积分饱和和限制 设置

过压报警值 设置

欠压报警值 设置

过流报警 设置

允许超差 设置

允许超差时间 设置

IN1定义 设置

IN2定义 设置

IN3定义 设置

输出口1定义 设置

输出口2定义 设置

输入极性 设置

输出极性 设置

使能方式 设置

内部使能 设置

电机方向 设置

上电回零 设置

回零速度 设置

回零距离 设置

撞击扭力 设置

内部速度 设置

加速系数 设置

减速系数 设置

内部位置模 设置

绝对值位置 设置

相对值位置 设置

回零 设置

回零时间 设置

复位 保存数据 恢复出厂

状态监视

报警状态 超差 过流 欠压 过压

回零状态

当前电压

当前电流: 当前速度:

当前脉冲计数 当前位置

当前超差

运行状态 到达速度 到达位置 电机运行 电机使能

输入状态 输出状态

OUT状态 02 01

当前角度:

时间间隔 10000 读取状态 关闭读取

位置模式:

速度模式:

清空以下读写寄存器的指令集 100000