AC 伺服驱动器应用技术手册

AC

SERVO

DRIVER



Version5.6

目　录

第一章 产品概要 1

第二章 安 装 3

第三章 配 线 8

- 主电路配线 8
- 电机接口定义 9
- 驱动器配线框图 10

第四章 面板操作 15

- 驱动器面板介绍 15
- 监视显示（DI SP） 15
- 参数设定（SET-P） 19
- 辅助模式（ED TP） 20

第五章 参数简表 22

第六章 故障报警说明与排除 36

第七章 电机编号表 37

第八章 MODBUS 通讯协议 38

第九章 EtherCAT 通信 46

- CANopen over EtherCAT 的构造 46
- 运行模式 50
- Object Dictionary 58
  - 对象组 1000h 60
  - 对象组 2000h 66
  - 对象组 6000h 68

第一章 产品概要

● 型号说明

▶ SDA 系列伺服驱动型号说明

SDA - 04 - T2 - P

❶ ❷ ❸ ❹

① 驱动器系列：SDA 系列

② 驱动器功率：01:100W 02:200W 04:400W 07:750W 10:1kW 13:1.3KW
15:1.5KW 18:1.8KW 20:2KW 23:2.3KW 26:2.6KW 30:3KW

③ 电压等级：T2：1PH/3PH AC220V；T4：3PH AC380V

④ 硬件型号：P:基本型 C:can 通讯 M:Modbus 通讯 E：EtherCAT 通讯

▶ 伺服电机型号说明

SM(H) - 60 - 04 - 30 - T2 - N - A - M - D

❶ ❷ ❸ ❹ ❺ ❻ ❼ ❽ ❾

①电机系列：SM 系列 SMH 系列

②法兰型号：40：40 法兰；60:60 法兰；80:80 法兰；110:110 法兰；130：130 法兰；180:180 法兰；220:220 法兰；260:260 法兰

③电机功率：01,100W;02,200W;04,400W;07,750W;10,1kW;15,1.5kW;20,2kW;30,3kW;

④额定转速：10:1000rpm；15:1500rpm；20:2000rpm；30:3000rpm;

⑤电压等级：T2：1PH/3PH AC220V；T4：3PH AC380V

⑥编码器型号：F：2500 线（省线式）；T：2500 线（非省线式）；K：5000 线（省线式）；J：17 位绝对式；N：23 位绝对式

⑦电磁制动：A：不带刹车；B：带刹车

⑧键槽：M：带键槽;

⑨硬件版本：A、B、C、D、N、K 等。

● 伺服单元通用规格

基本规格	控制方式		① 位置控制 ②速度控制③力矩控制
	反馈类型		① 方波增量型 ②绝对值 17 位,23 位
	使用环境		工作：0～55℃ 存贮：-20℃～80℃
			小于 90%（无结露）
			小于 0.5G(4.9m/S2)，10～60Hz（非连续运行）
控制功能	位置控制	外部输入脉冲形式	脉冲/方向，双脉冲，A/B 两相,速度力矩及通信协议输入
		最大指令脉冲频率	200Kpps（差分输入）
		电子齿轮	1/32000～32000（推荐：1/100～100）
	速度控制	外部速度指令	通信协议输入
		零速钳位	通过此功能使得速度保持为 0
		速度控制范围	1～3000
		内部速度指令	多种速度设定
	转矩控制	外部转矩指令	0～±10V DC
		内部转矩指令	通信协议输入
		转矩控制范围	外部转矩指令：0～300%
			内部转矩指令：0～300%
内部功能	功率范围		≤15KW
	通讯方式		EtherCat CanOpen Can Modbus
	显示与操作		6 位 LED 显示 5 个按键
	适配电机		可通过参数设置适配不同型号电机
	驱动禁止		当 CCWL/CWL 信号有效时，电机在 CCW/CW 方向输出零速保持力矩
	监视功能		转速、当前位置、指令脉冲积累、位置偏差、电机转矩、电机电流、转子位置、指令脉冲、运行状态、输入输出端子信号等
	保护功能		过压、欠压、过流、过速、过载、Z 脉冲丢失、编码器出错、EEPROM 错误、位置超差等
	报警功能		工作异常时输出报警号，同时 6 个 LED 小数点位闪烁
	信号显示		在显示部分显示外部输入、输出信号的 ON/OFF 状态
	增益调整		在电机运行或停止时改变增益以调节驱动器性能
	报警记录		可记忆包括当前报警在内的 6 个报警记录

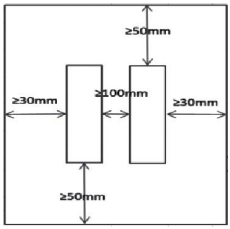
第二章 安 装

● 安装环境条件

关于环境条件，请务必遵守本公司的规定。

- 安装在不会直接被日光照射的场所。
- 驱动器务必安装在控制箱内
- 安装在不会被水，油（切削油，油雾）浸没，没有潮气的地方。
- 远离易爆易燃气体，硫化气体，氯化其他，氨等有酸/碱以及盐等腐蚀性氛围。
- 不会被粉尘、铁粉、切削粉侵扰的地方。
- 远离高温场所，连续振动及过渡冲击的地方。

● 驱动器安装方向和间隔距离



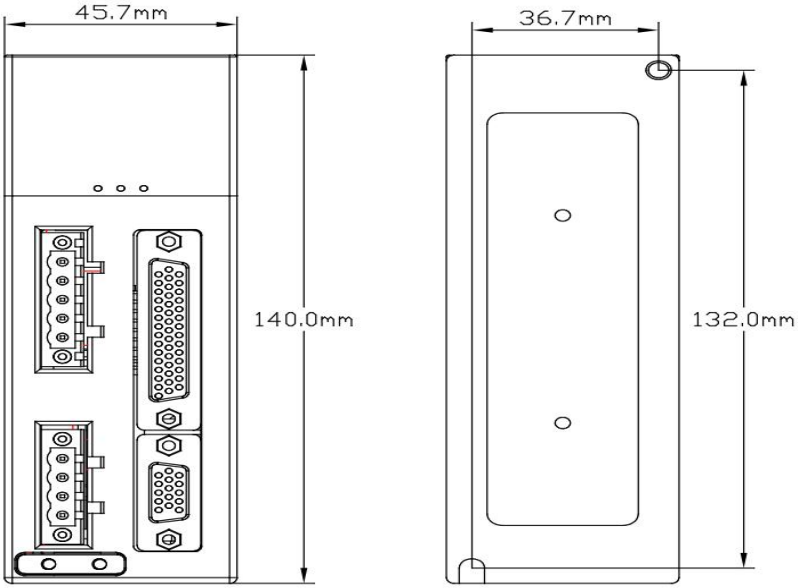
对驱动器进行安装时，为了保证保护箱内或控制箱内散热和热对流，控制器周围需要留出充分的空间。

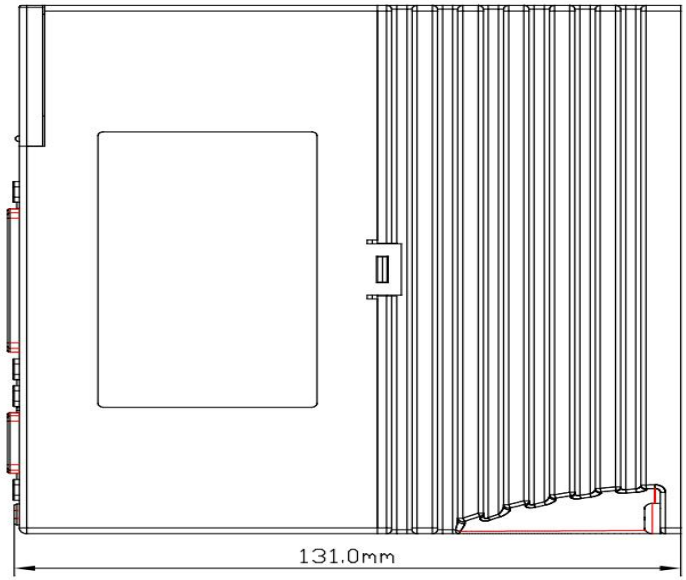
按照垂直方向安装。安装到控制箱等密封的箱体内时，为了确保内部各基板的温度不超过 55℃，需要安装风扇或者冷却器进行降温。散热板的表面会比周围温度高出 30℃以上。配线材料请选用耐热材料，并与容易受到温度影响的机器和配线隔离。

重要提示：

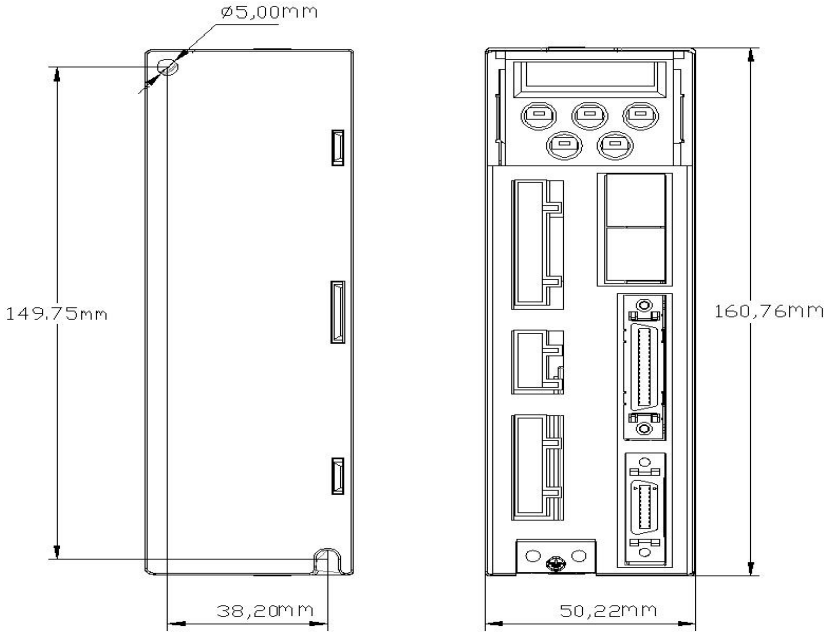
由于电机和编码器是同轴连接，因此，在电机轴端安装带轮或连轴器时，请勿敲击。否则，会损坏编码器。（此种情况，不在保修范围！）

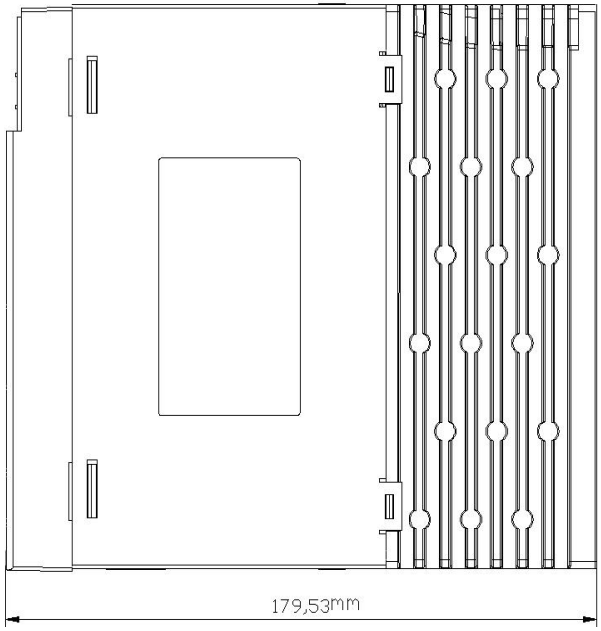
● 750 瓦伺服驱动器外型尺寸



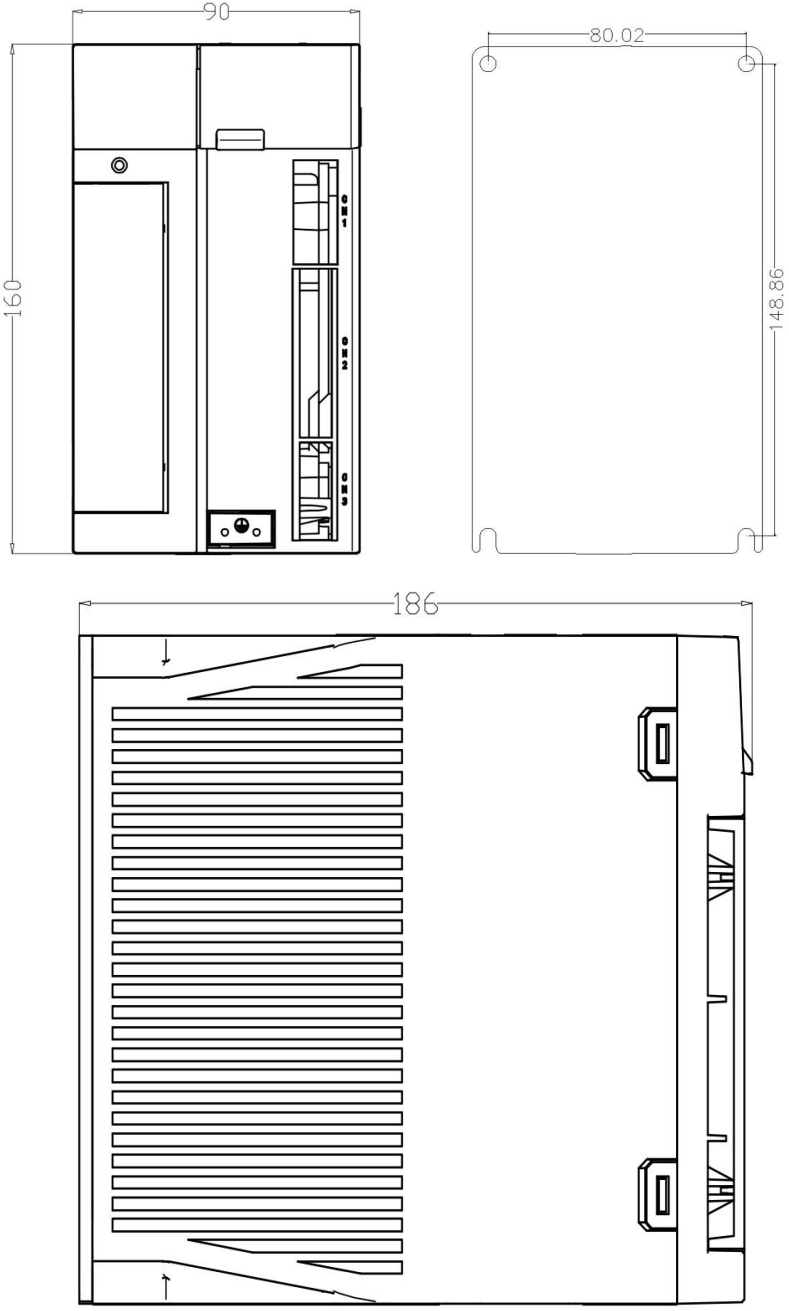


● 2.6kw 瓦伺服驱动器外型尺寸

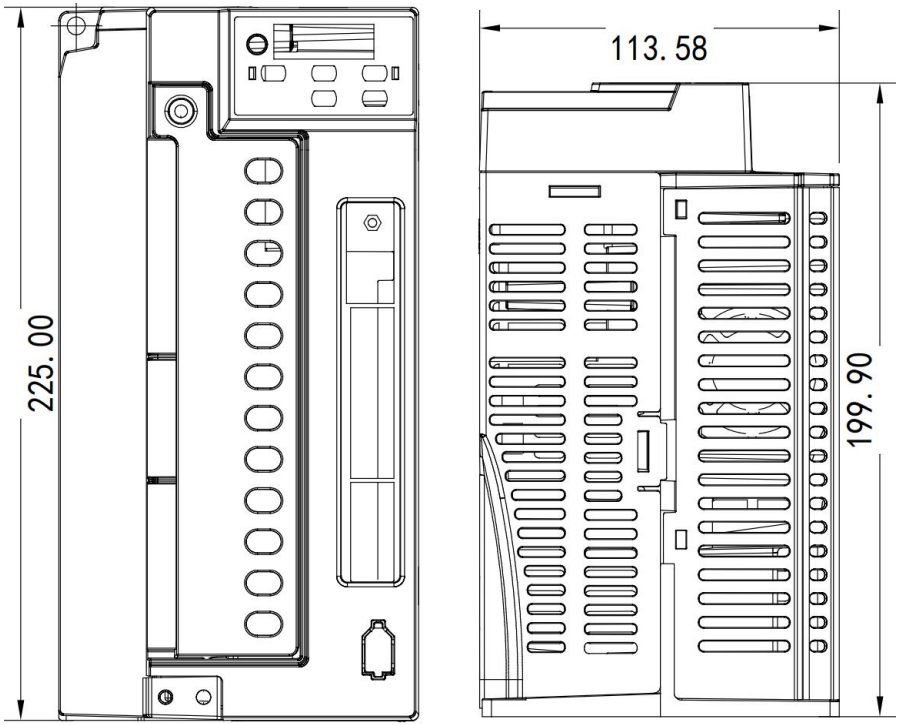


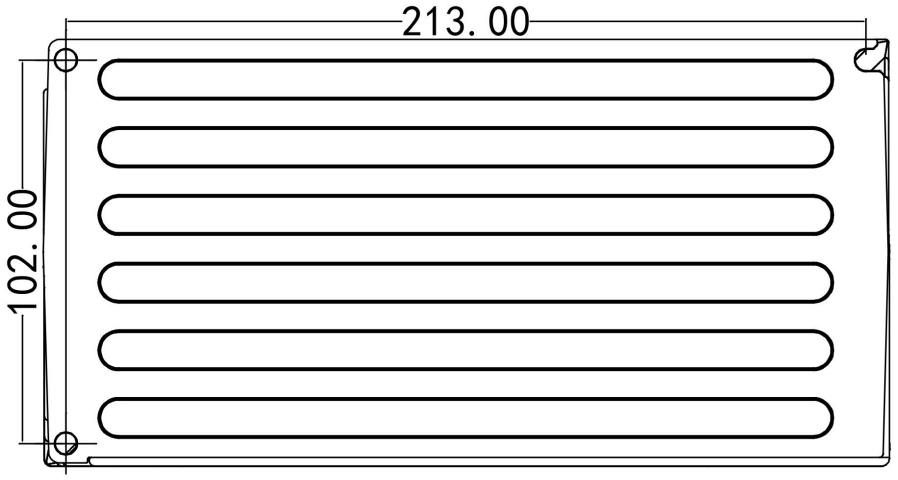


● 380V 交流 4.3kw 伺服驱动器外型尺寸



● 380V 交流 7.5kw 伺服驱动器外型尺寸





第三章 配 线

● 主电路配线

▶ 请不要将电源线和信号线从同一管道内穿过，也不要将其绑扎在一起。配线时，电源线与信号线应离开30cm以上。否则，可能会导致误动作。

▶ 信号线、编码器反馈线请使用多股绞合线以及多芯绞合屏蔽线。
对于配线长度，指令输入线最长为3m，编码器反馈线最长为20m。

▶ 即使关闭电源，伺服单元内也可能残留有高电压。在10分钟之内不要接触电源端子。

▶ 请勿频繁ON/OFF电源。在需要反复地连续ON/OFF电源时，请控制在1分钟内1次以下。由于在伺服单元的电源部分带有电容，所以在ON电源时，会流过较大的充电电流(充电时间0.2秒)。因此，如果频繁地ON/OFF电源，则会造成伺服单元内部的主电路元件性能下降。

● 主电路电源连接器(弹簧式) 的配线方法

容量在 3.0kW 以下的伺服单元采用主电路电源端子与控制电源端子可装卸的连接器。请按下述步骤对电源连接器进行配线。

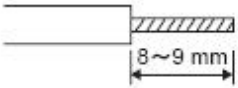
▶ 电线尺寸

可以使用的电线尺寸如下所示。剥开电线的外皮即可使用。

- 单线时……Φ0.5 ～ Φ1.6 mm
- 绞合线时……AWG28 ～ AWG12

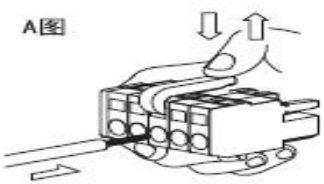
▶ 连接方法

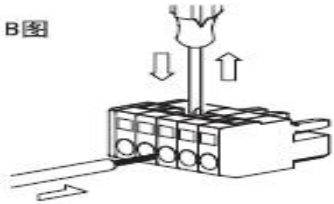
＊ 剥开使用电线的外皮。



＊ 用工具在电源连接器的电线插入部分上开口。开口方法包括 A 图与 B 图所示的 2 种方法。

- 在A 图的情况下，挂上伺服单元附带的拉杆进行开口。
- 在B 图的情况下，通过一字型螺丝刀(刃口宽度3.0 ～ 3.5mm) 。





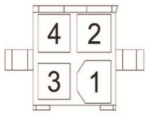
＊ 将电线的芯线部分插入开口部。插入后，松开拉杆或者一字型螺丝刀。

- 配线时，请将电源连接器从伺服单元的主体上拆下来。
- 电源连接器的一个电线插入口中仅插入 1 根电线。
- 在插入电线时，请不要使芯线与邻近的电线短路。

● 电机接口定义

40、60、80、90 机座号动力插头（安普插头）

Frame40、60、80、90 connector of power cable（AWP）



插头编号 No.	1	2	3	4
绕组引线 Power Line	U	V	W	PE

110、130、150、180、220 机座号动力插头接线定义（航空插头）

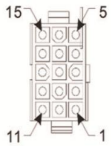
Frame40、130、150、180、220 connector of power cable（MS Aerial plug）



插头编号 No.	2	3	4	1
绕组引线 Power Line	U	V	W	PE

40、60、80、90 非省线式增量编码器接线定义（安普插头）

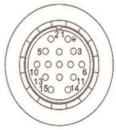
Frame40、60、80、90 connector of Incremental encoder cable（AWP）



插头编号 No.	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
信号 Signal	PE	+5V	0V	B+	Z-	U+	Z+	U-	A+	V+	W+	V-	A-	B-	W-

110、130、150、180、220 非省线式增量编码器接线定义（航空插头）

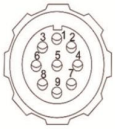
Frame110、130、150、180、220 connector of Incremental encoder cable（MS Aerial plug）



插头编号 No.	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
信号 Signal	PE	+5V	0V	A+	B+	Z+	A-	B-	Z-	U+	V+	W+	U-	V-	W-

省线式编码器接线定义

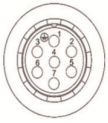
Connector of line-saving encoder



插头编号 No.	1	2	3	4	5	6	7	8	9
信号 Signal	PE	+5V	0V	A+	B+	Z+	A-	B-	Z-

绝对式编码器接线定义

Connector of absolute encoder



插头编号 No.	1	2	3	4	5	6	7
信号 Signal	PE	E-	E+	SD-	0V	SD+	+5V

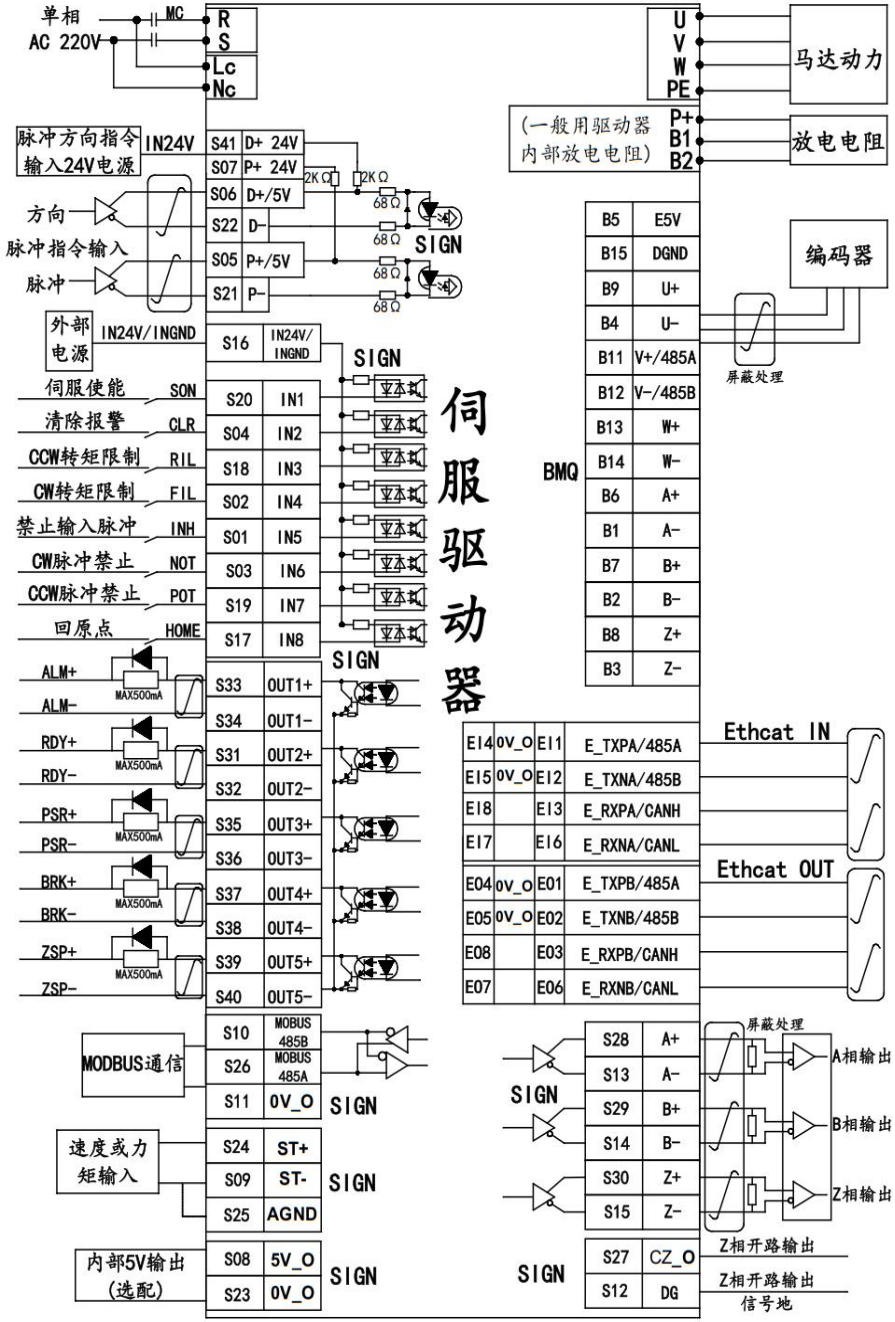
失电制动器接线定义

Connector of magnet brake

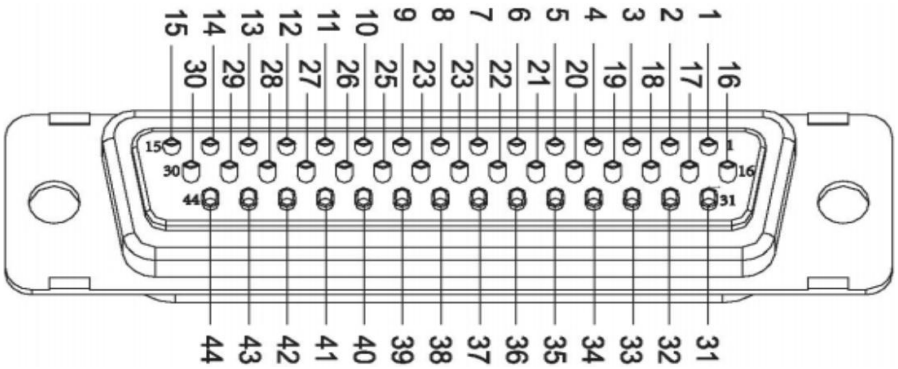


插头编号 No.	1	2
信号 Signal	24V	0V

● 驱动器配线框图


单相
AC 220V
MC
R
S
Lc
Nc
U
V
W
PE
马达动力
(一般用驱动器
内部放电电阻)
P+
B1
B2
放电电阻
脉冲方向指令
输入24V电源
IN24V
S41 D+ 24V
S07 P+ 24V
S06 D+/5V
S22 D-
S05 P+/5V
S21 P-
2KΩ
68Ω
SIGN
方向
脉冲指令输入
脉冲
外部
电源
IN24V/INGND
S16
B5 E5V
B15 DGND
B9 U+
B4 U-
B11 V+/485A
B12 V-/485B
B13 W+
B14 W-
B6 A+
B1 A-
B7 B+
B2 B-
B8 Z+
B3 Z-
BMQ
编码器
屏蔽处理
伺服使能 SON
清除报警 CLR
CCW转矩限制 RIL
CW转矩限制 FIL
禁止输入脉冲 INH
CW脉冲禁止 NOT
CCW脉冲禁止 POT
回原点 HOME
S20 IN1
S04 IN2
S18 IN3
S02 IN4
S01 IN5
S03 IN6
S19 IN7
S17 IN8
伺服驱动器
ALM+
ALM-
RDY+
RDY-
PSR+
PSR-
BRK+
BRK-
ZSP+
ZSP-
MAX500mA
S33 OUT1+
S34 OUT1-
S31 OUT2+
S32 OUT2-
S35 OUT3+
S36 OUT3-
S37 OUT4+
S38 OUT4-
S39 OUT5+
S40 OUT5-
E14 0V_O E11 E_TXPA/485A
E15 0V_O E12 E_TXNA/485B
E18 E13 E_RXPA/CANH
E17 E16 E_RXNA/CANL
Ethcat IN
E04 0V_O E01 E_TXPB/485A
E05 0V_O E02 E_TXNB/485B
E08 E03 E_RXPB/CANH
E07 E06 E_RXNB/CANL
Ethcat OUT
MODBUS通信
S10 MOBUS 485B
S26 MOBUS 485A
S11 0V_O
速度或力
矩输入
S24 ST+
S09 ST-
S25 AGND
内部5V输出
(选配)
S08 5V_O
S23 0V_O
SIGN
S28 A+
S13 A-
S29 B+
S14 B-
S30 Z+
S15 Z-
屏蔽处理
A相输出
B相输出
Z相输出
S27 CZ_O
S12 DG
Z相开路输出
Z相开路输出
信号地

● SIGN 信号端子



▸ SIGN 信号端子定义

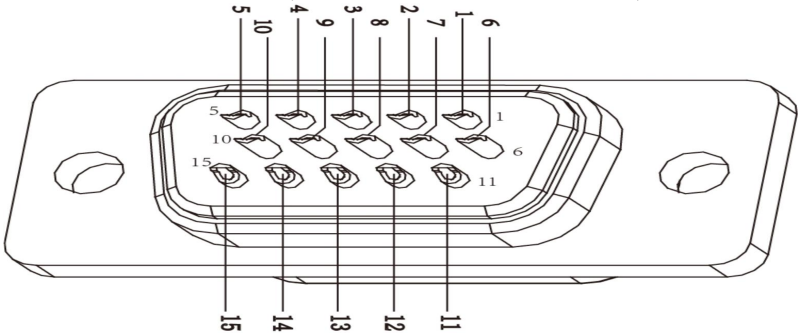
端子号	信号名称	功能	I/O 方
16	IN24/INGND	外部 24V 电源/电源地	INPUT
8	5V O	内部 5V 输出(200mA)	OUTPUT
23	0V O	内部 0V 输出(200mA)	OUTPUT
5	P+	指令脉冲高	INPUT
21	P-	指令脉冲低	INPUT
6	D+	指令方向高	INPUT
22	D-	指令方向低	INPUT
7	P+24V	指令脉冲输入 24V	INPUT
41	D+24V	指令方向输入 24V	INPUT
24	ST+	速度或扭矩指令输入：-10V-+10V	INPUT
9	ST-		
25	AGND	模拟输入地	INPUT
28	A+	编码器 A+	OUTPUT
13	A-	编码器 A-	OUTPUT
29	B+	编码器 B+	OUTPUT
14	B-	编码器 B-	OUTPUT
30	Z+	编码器 Z+	OUTPUT
15	Z-	编码器 Z-	OUTPUT
27	CZ	Z 信号集电极输出	OUTPUT
12	DG	Z 信号集电极输出的数字地	OUTPUT
26	485A+	MODBUS 通讯 485A	
10	485B-	MODBUS 通讯 485B	
11	0V O	MODBUS 通讯的地线	

20	IN1(SON)	驱动器使能，可自定义	INPUT
4	IN2(CLR)	清除报警指令，可自定义	INPUT
18	IN3(RIL)	CW 转矩限制指令，可自定义	INPUT
2	IN4(FIL)	CCW 转矩限制指令，可自定义	INPUT
1	IN5(INH)	正反向脉冲都禁止，可自定义	INPUT
3	IN6(NOT)	脉冲 CW 方向禁止，可自定义	INPUT
19	IN7(POT)	脉冲 CCW 方向禁止，可自定义	INPUT
17	IN8(HOME)	原点开关，可自定义	INPUT
33	OUT1+(ALM+)	伺服器报警高信号，可自定义	OUTPUT
34	OUT1-(ALM-)	伺服器报警低信号，可自定义	OUTPUT
31	OUT2+(RDY+)	驱动器准备好高信号，可自定义	OUTPUT
32	OUT2-(RDY-)	驱动器准备好低信号，可自定义	OUTPUT
35	OUT3+(PSR+)	位置到达高信号，可自定义	OUTPUT
36	OUT3-(PSR-)	位置到达低信号，可自定义	OUTPUT
37	OUT4+(BRK+)	刹车高信号，可自定义	OUTPUT
38	OUT4-(BRK-)	刹车低信号，可自定义	OUTPUT
39	OUT5+(ZSP+)	马达零速信号输出高信号，可自定义	OUTPUT
40	OUT5-(ZSP-)	马达零速信号输出低信号，可自定义	OUTPUT

注:请将输入输出信号电缆的屏蔽线连接至连接器壳体

● BMQ 编码器端子

伺服器 BMQ 插座为 DB15 芯接口，用于伺服器与电机编码器连接，其接脚如下图

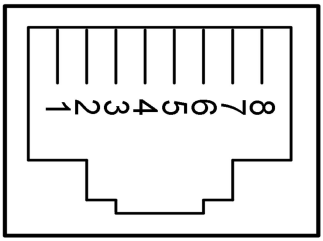


▸ **BMQ 编码器端子定义**

端子号	信号名称	功能	I/O 方向
5	E5V	伺服电机编码器电源	——
15	DGND	伺服电机编码器信号地	——
9	U+	伺服电机编码器 U+相	INPUT
4	U-	伺服电机编码器 U-相	INPUT

11	V+/ABS485A	编码器 V+或绝对值编码器 A	INPUT
12	V-/ABS485B	编码器 V-或绝对值编码器 B	INPUT
13	W+	伺服电机编码器 W+相	INPUT
14	W-	伺服电机编码器 W-相	INPUT
6	A+	伺服电机编码器 A+	INPUT
1	A-	伺服电机编码器 A-	INPUT
7	B+	伺服电机编码器 B+	INPUT
2	B-	伺服电机编码器 B-	INPUT
8	Z+	伺服电机编码器 Z+	INPUT
3	Z-	伺服电机编码器 Z-	INPUT

● **RJ45 网络插头定义**



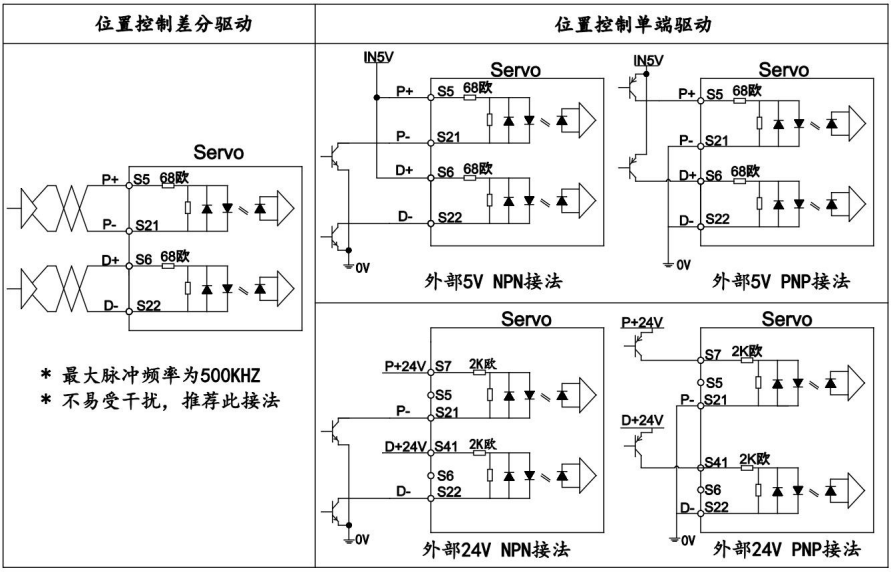
▶ **RJ45 IN 插头定义**

端子号	信号名称	功能
1	E_TXPA/485A	Ethercat 通讯输入或 485A
2	E_TXNA/485B	Ethercat 通讯输入或 485B
3	E_RXPA/CANH	Ethercat 通讯输入或 CANH
4	CAN_0	CAN 通讯信号地
5	485_0	485 通讯信号地
6	E_RXNA/CANL	Ethercat 通讯输入或 CANL
7	无	无
8	无	无

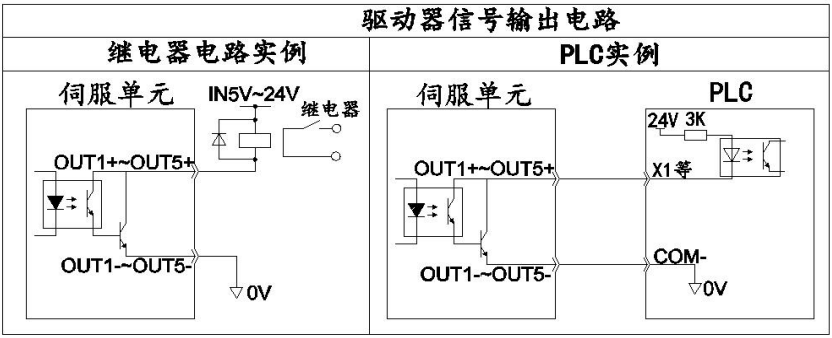
▶ **RJ45 OUT 插头定义**

端子号	信号名称	功能
1	E_TXPB/485A	Ethercat 通讯输出或 485A
2	E_TXNB/485B	Ethercat 通讯输出或 485B
3	E_RXPB/CANH	Ethercat 通讯输出或 CANH
4	CAN_0	CAN 通讯信号地
5	485_0	485 通讯信号地
6	E_RXNB/CANL	Ethercat 通讯输出或 CANL
7	无	无
8	无	无

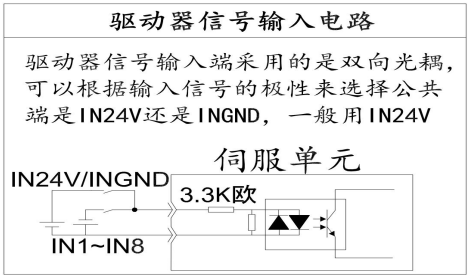
▶ 脉冲方向指令输入接法(SIGN)



▶ 驱动器信号输出(SIGN)



▶ 驱动器信号输入接法(SIGN)

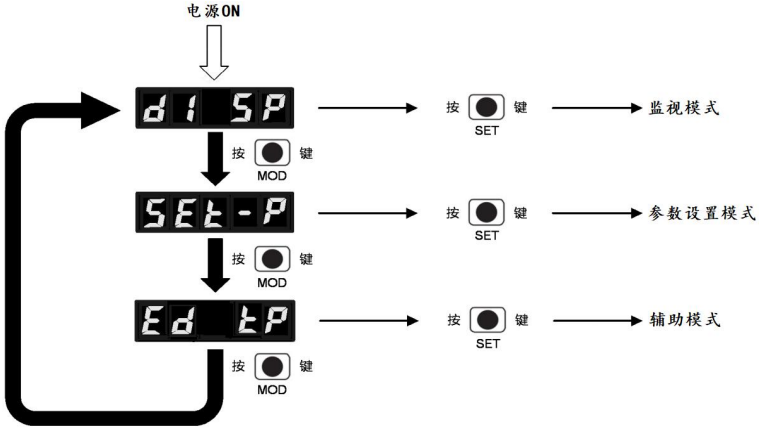


第四章 面板操作

● 驱动器面板介绍

显示器	六组七段显示器用于显示监视值、参数值及设定值。
MODE 键	切换显示模式、参数设置模式和辅助模式
SHIFT 键	光标移位键。
UP 键	变更参数显示或参数设置值。 选定的位上的数值加“1”，不产生进位，增到 9 后从 0 开始循环。
DOWN 键	变更参数显示或参数设置值。 选定的位上的数值减“1”，不产生借位，减到 0 后从 9 开始循环。
SET 键	确认键。

▶ 功能的切换



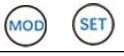
● 监视显示（DI SP）

在监视模式下，可对伺服驱动器中设定的指令值、输入输出信号的状态以及伺服驱动器的内部状态进行监视（显示）。在面板操作上显示为以 DP 开头的编号。

监视模式下的操作示例

下面以电机转速（dP0100）为例来说明监视显示的操作方法

步骤	操作后的面板显示	使用的按键	操作说明
1	dI SP	MOD SET	按 MOD 键切换到 DI SP 模式，按 SET 键进入显示模式
2	dP000	▲ ◀	参数编号显示的不是 DP000，按“↑”增加数值，按“←”移动光标改变数位
3	00100	SET	按 SET 键进入监视界面，显示左图，显示电机转速为 100rpm。

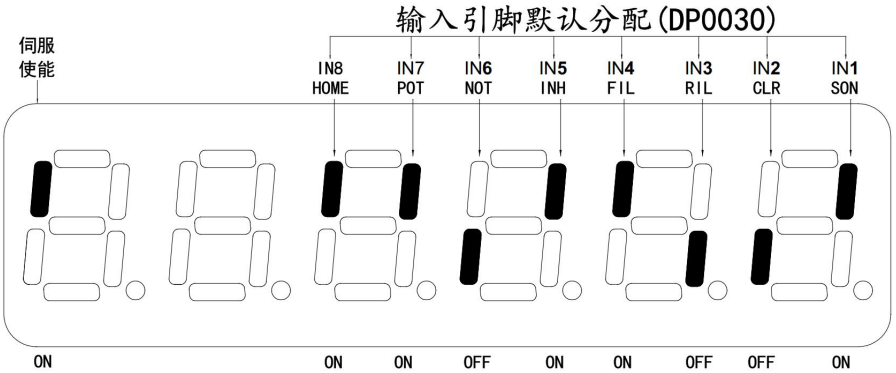
4			按 SET 或 MOD 键，返回步骤 2 显示，再按 MOD 键返回步骤 1 的显示
5	操作结束		

▶ **监视显示(DISP)一览表**

编号	功能说明
DP0000	电机运行速度
DP0001	电机运行电流
DP0002	电机指令与实际位置偏差
DP0003	增量编码器单圈计数　或绝对值编码器单圈高 16 位
DP0004	增量编码器计数　　或绝对值编码器单圈低 16 位
DP0005	增量编码器 UVW　　或绝对值编码器圈数
DP0008	电机指令每分钟转速
DP0009	电机指令速度 2
DP0010	电机运行速度 2
DP0011	E-101 或 E-100 报警时最大电流
DP0012	电机 U 相电流值
DP0013	电机 W 相电流值
DP0014	电机 U 相初始平均电流值
DP0015	电机 W 相初始平均电流值
DP0017	电机零位信号
DP0018	驱动器功率模块直流电压平均值
DP0019	驱动器功率模块直流电压值
DP0020	放电次数
DP0021	W 相采样值
DP0022	U 相采样值
DP0023	U W 相电流参考值
DP0024	温度输入采样值
DP0025	速度力矩输入采样值
DP0026	速度力矩输入参考值
DP0028	速度力矩运行值
DP0029	速度力矩输入零飘
DP0030	输入信号状态显示 具体信息见下图
DP0032	输出信号状态显示 具体信息见下图
DP0036	驱动器接受脉冲数(<30000　十进制)
DP0037	驱动器接受脉冲数除以 10(<30000　十进制)
DP0040	初始输入指令脉冲低 32 位低 16 位
DP0041	初始输入指令脉冲低 32 位高 16 位
DP0042	初始输入指令脉冲高 32 位低 16 位
DP0043	初始输入指令脉冲高 32 位高 16 位
DP0044	输入指令齿轮比转换后脉冲低 32 位低 16 位

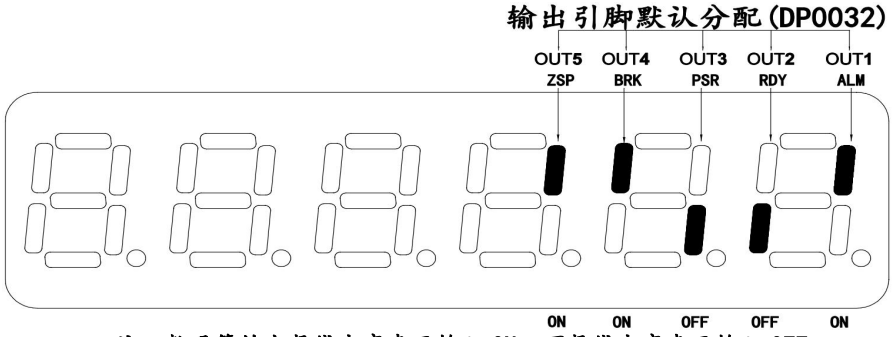
DP0045	输入指令齿轮比转换后脉冲低 32 位高 16 位
DP0046	输入指令齿轮比转换后脉冲高 32 位低 16 位
DP0047	输入指令齿轮比转换后脉冲高 32 位高 16 位
DP0048	平滑处理后脉冲低 32 位低 16 位
DP0049	平滑处理后脉冲低 32 位高 16 位
DP0050	平滑处理后脉冲高 32 位低 16 位
DP0051	平滑处理后脉冲高 32 位高 16 位
DP0052	通讯模式输入位置低 32 位低 16 位
DP0053	通讯模式输入位置低 32 位高 16 位
DP0054	通讯模式输入位置高 32 位低 16 位
DP0055	通讯模式输入位置高 32 位高 16 位
DP0056	马达运行位置低 32 位低 16 位
DP0057	马达运行位置低 32 位高 16 位
DP0058	马达运行位置高 32 位低 16 位
DP0059	马达运行位置高 32 位高 16 位
DP0062	马达额定转速
DP0070	驱动器散热器温度
DP0079	力矩模式时设定力矩值
DP0080	电机 Q 轴电流
DP0081	电机 D 轴电流
DP0090	当前报警值
DP0091	历史报警值 1
DP0092	历史报警值 2
DP0093	历史报警值 3
DP0094	历史报警值 4
DP0095	历史报警值 5
DP0100	系统版本号
DP0101	硬件版本号
DP0102	220:220V 驱动器　　380:380V 驱动器
DP0104	驱动器硬件支持功能(光标在上支持 光标在下不支持) IN1:2500 线增量式编码器　IN2:17b 或 23 位绝对值编码器 IN3:MODBUS 通讯协议　　IN4:速度力矩模式 IN5:Can 通讯模式　　IN6:Ethercat 通讯模式

- 输入信号 LED 显示



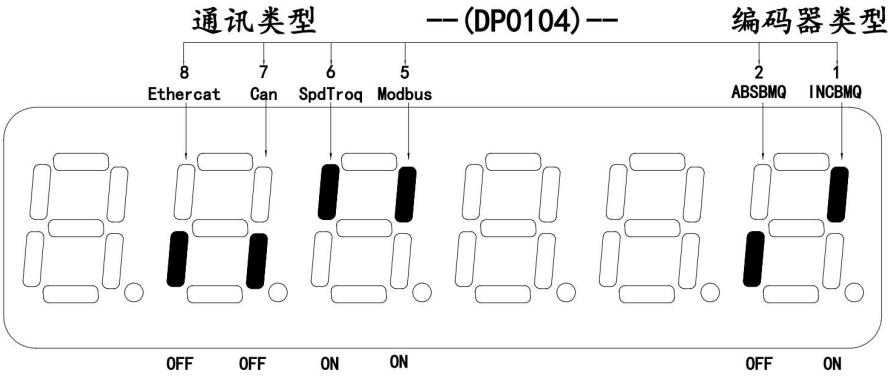
注：数码管的上竖线点亮表示输入 ON，下竖线点亮表示输入 OFF

- 输出信号 LED 显示



注：数码管的上竖线点亮表示输入 ON，下竖线点亮表示输入 OFF

- 驱动器 PCB 硬件支持的编码器类型和通讯类型



注：数码管的上竖线点亮表示支持，下竖线点亮表示不支持

● 参数设定（SET-P）

下面以 DISP 开机显示状态序号（PT0000）为例来说明修改参数的操作方法。把 PT0000 的数值从 100 修改为 5。

步骤	操作后的面板显示	使用的按键	操作说明
1			按 MOD 键切换到 SET-P 模式，按 SET 键进入参数修改界面
2			若参数编号显示的不是 PT000,按“↑”增加数值，按“←”移动光标改变数位
3			按 SET 键进入参数编辑界面，显示左图，表示单前数值为 100。
4			按“←”键，移动到小数点左侧的数表示可以更改。
5			按 1 次“↓”键，显示值变更为“00000”
6			连续按“←”键，移动小数点，使显示如左图。
7			按 5 次“↑”键，显示值变更为“5”
8			按 SET 键，即把 PT000 的数值修改为 5. 如果设置的数值在这个参数的最大最小值范围内，且能立即生效，并返回如左图所示画面。
9	操作结束		

● 辅助模式（ED TP）

下面以恢复出厂设置来说明。

步骤	操作后的面板显示	使用的按键	操作说明
1		MOD	按 MOD 键切换到 ED TP 模式
2		SET	按 SET 键进入辅助模式
3		▲ ◀	按“↑”增加数值，改变后的数值见左图
4		SET	按 SET 键进入参数设置界面，显示左图.
5		▲	按“↑”增加数值，改变后的数值见左图
6		SET	按 SET 确认后，显示如左图，然后断电重启。
7	操作结束		

▶ 辅助模式（ED TP）马达试运行操作实例

马达试运行是指不连接上位装置而通过自测试来确认伺服电机动作的功能。

马达试运行过程中超程防止功能无效。运行的同时必须考虑所用机械的运行范围。

▶ 运行前的设定事项

* S-ON 输入信号 ON 时，请将其切换为 OFF。
* 请采取必要的安全措施，使其处于可随时紧急停止的状态。
* 为确保安全，请在机械侧设置停止装置

▶ 操作步骤

步骤	操作后的面板显示	使用的按键	操作说明
1		MOD	按 MOD 键选择辅助功能,按 SET 键进入功能参数界面
2		SET	按 SET 键进入功能参数界面,显示左图
2		▲ ◀	按“↑”增加数值，按“←”移动光标改变数位，改变后的数值见左图
3		SET	按 SET 键进入参数修改界面,显示左图，显示当前设定值 100rpm。（设定值在电机额定转速范围内）
		SET	电机转速（反向设定）如左图，小数点移动到图示位置后，按“↑”键，

			小数点左中侧会出现“-”号。
4			按 SET 键确认，伺服电机会以左图-100rpm 转速运行，再按 SET 键停止运行
5	操作结束		

▶ **辅助模式(ED TP)功能列表**

功能号	功能说明
EP0001->005	清除驱动器上所有报警
EP0001->007	复位绝对值编码器所有错误
EP0001->008	复位绝对值编码器单圈数据
EP0001->012	复位绝对值编码器错误和多圈数据
EP0009->005	恢复出厂参数
EP0022->XXX	XXX=0 UVW 继电器打开，XXX=1 UVW 继电器关闭
EP0033->XXX	XXX=0 风扇打开，XXX=1 风扇关闭
EP0100->XXX	用 XXX 的速度来测试马达运转
EP0101->XXX	电机自测试时限流运行，限流范围 XXX=200-2300
EP0333->SET	测试驱动器放电电阻是否正常工作
EP0500->1	SIGN 端口输出信号变成 1(马达未使能时才能用)
EP0500->0	SIGN 端口输出信号变成 1(马达未使能时才能用)
EP0555->5->SET	设定模拟量输入的零位参考点
EP0600->1	测试振动频率，DP0101 显示测试出的频率值
EP0800->0	使能驱动器的 E-109 报警
EP0800->1	临时屏蔽 E-109 报警，断电后自动恢复

第五章 参数简表

● 参数设置模式(SET-P)参数列表

编号	名称	功能说明/单位	生效时间	范围	出厂值
Pt0000	DISP 开机显示状态序号	DP0XX DISP 显示的序号	立即生效	0-100	0
Pt0001	过流设定值	额定工作电流不能长时间超过此设定值	立即生效	1-2000	1000
Pt0002	位置比例增益 1		立即生效	1-20000	1000
Pt0003	位置比例微调增益 2		立即生效	1-30000	2000
Pt0004	停止时位置比例增益 3		立即生效	0-30000	200
Pt0005	速度比例增益 1	数值越大速度波动越小	立即生效	1-30000	8000
Pt0006	速度积分系数		立即生效	0-30000	1000
Pt0007	速度前馈增益 1	数值越大速度波动越小	立即生效	1-32000	8000
Pt0008	速度前馈增益 2	数值越大速度波动越小	立即生效	0-30000	1000
Pt0009	抖动抑制参数		立即生效	0-500	0
Pt0012	脉冲方向模式加减速时间	越大加速时间越长，否则越短.单位 ms	停转生效	3-99	9
Pt0013	通讯模式 S 曲线加速时间	数值越大加速度越小.单位 ms	停转生效	50-20000	170
Pt0014	通讯模式 S 曲线加速圆弧时间	数值越大加速度越小.单位 ms	停转生效	50-10000	240
Pt0015	通讯模式 S 曲线减速时间	数值越大加速度越小.单位 ms	停转生效	50-10000	240
Pt0016	通讯模式 S 曲线减速圆弧时间	数值越大加速度越小.单位 ms	停转生效	50-10000	200

Pt0019	通讯模式选择	0：脉冲+方向 1：双脉冲 2：A/B 3：can 5：canopen 7：Modbus 11:Ethercat 20:速度模式 21:力矩模式 30:多段速模式	断电生效	0-100	0
Pt0020	电机型号选择	请参考电机编号表	断电生效	1-9000	1
Pt0021	伺服 OFF 时电机的停止方式	0:自由滑行停止 1：先减速到 P022 参数规定的速度再停止	立即生效	0-1	0
Pt0022	减速停止速度		立即生效	0-300	50
Pt0023	电子齿轮分子	PT065 和 PT066 都为 0 时，齿轮比参数才有效	断电生效	1-32000	14
Pt0024	电子齿轮分母		断电生效	1-32000	1
Pt0025	分频系数	X=0：不分频 X=1-9999：X+1 分频	断电生效	0-511	0
Pt0027	指令脉冲输入方向位	0：按输入脉冲方向运转 1：按输入脉冲反向运转	断电生效	0-1	0
Pt0028	编码器脉冲输出方向	0：输出脉冲不取反 1：输出脉冲取反	断电生效	0-1	0
Pt0029	Modbus Can CanOpen Ethercat 通讯模式时驱动器使能方式	0：IO 端口输入信号使能 1：通讯发信号使能	立即生效	0-1	0
Pt0030	Cw 和 Ccw 脉冲禁止使能	0:脉冲禁止忽略 1：脉冲禁止使能	断电生效	0-1	0

Pt0032	过压欠压检测使能	Bit0: 0 欠压检测 1 欠压不检测 Bit1: 0 过压检测 1 过压不检测 Bit12: 0 使能 E-32 报警 1 屏蔽 E-32 报警	立即生效		0
Pt0033	马达零位模式	0：编码器 Z 为零位 1：编码器 UVW 边缘为零位	断电生效	0-1	1
Pt0034	Can 和 Canopen 通讯波特率	0:20k 1:50k 2:125k 3:250k 4:500k 5:1M	断电生效	0-5	5
Pt0035	Modbus 通讯波特率	0.2400 1.4800 2.9600 3:19200 4:38400 5:57600 6:115200 7:230400	断电生效	0-7	7
Pt0036	Canopen 和 can 轴地址		断电生效	1-125	32
Pt0037	Modbus 轴地址		断电生效	1-247	1
Pt0038	Modbus 停止位	0:1 个停止位 1:0.5 个停止位 2:2 个停止位 3:1.5 个停止位	断电生效	0-2	0
Pt0039	Modbus 奇偶	0：无奇偶 1：偶数 2：奇数	断电生效	0-3	0
Pt0040	停止时位置参数缩小比例		立即生效	5-100%	50%
Pt0041	停止时速度参数缩小比例		立即生效	5-100%	50%

Pt0042	速度位置控制电流环滤波 1		立即生效	3000 -12000	4000
Pt0046	Z 信号输出脉冲宽度		立即生效	0-1000	3
Pt0047	电机额定转速限定		立即生效	100-3000	3000
Pt0050	报警清除使能	0:不使能 1:使能	立即生效	0-1	0
Pt0051	电流环滤波设定	0:低功率滤波 1:高功率滤波	断电生效	0-1	1
Pt0053	换向滞后量		立即生效	0-30000	0
Pt0055	放电时间选择		立即生效	100-1200	800
Pt0056	刹车提前松开时间		立即生效	0-10000	1000
Pt0057	刹车后伺服使能延迟时间		立即生效	0-10000	10
Pt0058	刹车使能	0:禁止 1:使能	立即生效		0
Pt0059	刹车时马达速度		立即生效	0-20	1
Pt0060	设备型号			0-9000	0
Pt0061	弱磁系数		停转生效	4-50	9
Pt0062	速度位置控制电流环滤波 2		停转生效	1-1000	20
Pt0063	力矩控制电环流滤波值		断电生效	10-1000	180
Pt0065	电机转一圈指令脉冲数低 16 位		断电生效	0-8388608	0
Pt0066	电机转一圈指令脉冲数高 16 位		断电生效		
Pt0067	400W 及以下马达限流			700-1600	700
Pt0068	定位完成范围			0-30000	20
Pt0070	速度指令输入增益	每输入 1V 电压对应转速变化	立即生效	10-3000	150
Pt0071	力矩指令输入增益	每输入 1V 电压对应力矩变化	立即生效	10-3000	100
Pt0072	正转侧转矩限制	1%	立即生效	0-300	300
Pt0073	反转侧转矩限	1%	立即生效	0-300	300

	制				
Pt0074	正转侧外部转矩限制	1%	立即生效	0-200	80
Pt0075	反转侧外部转矩限制	1%	立即生效	0-200	80
Pt0076	紧急停止转矩限制	1%	立即生效	0-300	300
Pt0077	电机超过额定转速百分比	1%	立即生效	5-100	30
PT0078	方向盘回零速度	方向盘回零速度	立即生效	0-3000	110
Pt0079	速度转矩到达门限	当转矩超过此数值后，输出信号"速度一致/转矩到达信号"有效.单位 1%	立即生效	0-100	2
Pt0080	模拟量速度转矩指令零偏补偿	对模拟量转矩输入的零偏补偿量	断电生效	-2000-2000	0
Pt0081	零速检测点		立即生效	0-200 r/min	10
Pt0082	零速检测误差		立即生效	0-200 r/min	5
Pt0083	零速箝位模式	0：电机被固定在功能开启瞬间，内部切换为位置控制 1：功能开启时速度强制为零速。内部仍然是速度控制，马达可能会因外力发生旋转		0-1	0
Pt0084	方向盘限位到中心位置圈数		立即生效	0-5000	30
Pt0085	方向盘力矩		立即生效	0-500	20
Pt0086	方向盘左右软限位圈数		立即生效	0-3000	15
Pt0090	报警记录 1				0
Pt0091	报警记录 2				0
Pt0092	报警记录 3				0

Pt0093	报警记录 4				0
Pt0094	报警记录 5				0
Pt0095	报警记录 6				0
Pt0098	128 报警屏蔽	0:不报警 1:报警	立即生效	0-1	1
Pt0100	振动频率测试	0：不测试 1：测试	立即生效	0-1	0
Pt0101	脉冲方向指令输入滤波	Bit0-bit3：脉冲方向滤波 Bit4-bit7：正交输出延迟	断电生效	两个滤波范围都是 1-6	00043
Pt0102	电流瞬间过大报警值设定		立即生效	500-2000	1300
Pt0103	转动惯量比		立即生效	0-1000	0
Pt0104	转动惯量比例		立即生效	0-3000	0
Pt0105	设定低频振动抑制频率		立即生效	0-200	0
Pt0108	密码	ethercat 通讯时密码 9 其它密码 0			0
Pt0110	指令输入频率滤波使能		断电生效	0-1	0
Pt0113	指令输入滤波频率		断电生效	4-200	200
Pt0118	设定零位使能		立即生效	0-1	0
Pt0119	零位计数方向		立即生效	0-1	0
Pt0120	设定零位单圈低 16 位		立即生效	0-65535	0
Pt0121	设定零位单圈高 16 位		立即生效	0-128	0
Pt0122	设定零位多圈值		立即生效	0-65535	0
Pt0123	绝对值限位 1 单圈低 16 位		立即生效	0-65535	0
Pt0124	绝对值限位 1 单圈高 16 位		立即生效	0-128	0
Pt0125	绝对值限位 1 多圈值		立即生效	0-65535	0
Pt0126	绝对值限位 2 单圈低 16 位		立即生效	0-65535	0
Pt0127	绝对值限位 2		立即生效	0-128	0

	单圈高 16 位				
Pt0128	绝对值限位 2 多圈值		立即生效	0-65535	0
Pt0130	陷波滤波器 1 频率		断电生效	100-2000	2000
Pt0131	陷波滤波器 1 宽度		断电生效	0-20	2
Pt0132	陷波滤波器 1 深度		断电生效	0-99	0

DI1-DI8 端子所对应的功能如下表

功能码	功能描述
0	无
1	SON ： 驱动器使能
2	CLR ： 清除报警指令
3	RIL ： CW 转矩限制指令
4	FIL ： CCW 转矩限制指令
5	INH:位置指令禁止
6	NOT ： 脉冲 CW 方向禁止
7	POT ： 脉冲 CCW 方向禁止
8	HOME ： 原点开关
9	零速钳位
10	DIR-SEL: 多段速度指令方向选择
11	CMD1: 多段运行指令切换
12	CMD2: 多段运行指令切换
13	CMD3: 多段运行指令切换
14	CMD4: 多段运行指令切换

编号	名称	功能说明	生效时间	范围	出厂值
PT0150	DI1 功能码	分配 DI1 功能码	立即生效	0-14	1
PT0151	DI1 端子逻辑	0-表示低电平有效 1-表示高电平有效 2-表示上升沿有效 3-表示下降沿有效 4-表示上升下降沿均有效	立即生效	0-4	0
PT0152	DI2 功能码	同 DI1	立即生效	0-14	2

PT0153	DI2 端子逻辑	同 DI1	立即生效	0-4	0
PT0154	DI3 功能码	同 DI1	立即生效	0-14	3
PT0155	DI3 端子逻辑	同 DI1	立即生效	0-4	0
PT0156	DI4 功能码	同 DI1	立即生效	0-14	4
PT0157	DI4 端子逻辑	同 DI1	立即生效	0-4	0
PT0158	DI5 功能码	同 DI1	立即生效	0-14	5
PT0159	DI5 端子逻辑	同 DI1	立即生效	0-4	0
PT0160	DI6 功能码	同 DI1	立即生效	0-14	6
PT0161	DI6 端子逻辑	同 DI1	立即生效	0-4	0
PT0162	DI7 功能码	同 DI1	立即生效	0-14	7
PT0163	DI7 端子逻辑	同 DI1	立即生效	0-4	0
PT0164	DI8 功能码	同 DI1	立即生效	0-14	8
PT0165	DI8 端子逻辑	同 DI1	立即生效	0-4	0
DO1-DO5 端子所对应的功能如下表					
功能码	**功能描述**				
0	无				
1	ALM ： 伺服器报警				
2	RDY ： 驱动器准备好				
3	PSR: 定位完成				
4	BRK ： 刹车信号				
5	ZSP: 零速信号输出				
6	VCMP: 速度一致				
编号	**名称**	**功能说明**	**生效时间**	**范围**	**出厂值**
PT0170	DO1 功能码	分配 DO1 功能码	立即生效	0-6	1
PT0171	DO1 端子逻辑	0:有效时输出低电平 1:有效时输出高电平	立即生效	0-1	0
PT0172	DO2 功能码	同 DO1	立即生效	0-6	2
PT0173	DO2 端子逻辑	同 DO1	立即生效	0-1	0
PT0174	DO3 功能码	同 DO1	立即生效	0-6	3
PT0175	DO3 端子逻辑	同 DO1	立即生效	0-1	0
PT0176	DO4 功能码	同 DO1	立即生效	0-6	4
PT0177	DO4 端子逻辑	同 DO1	立即生效	0-1	0
PT0178	DO5 功能码	同 DO1	立即生效	0-6	5
PT0179	DO5 端子逻辑	同 DO1	立即生效	0-1	0
编号	**名称**	**功能说明**	**生效时间**	**范围**	**出厂值**

Pt0600	内部运行方式选择	1:多段位置模式 2:多段速度模式	断电生效	0-2	0
Pt0601	位置指令类型	0:绝对位置指令 1:相对位置指令	断电生效		0
Pt0602	多段指令运行方式	0：单次运行 1：循环运行 2：DI 端子切换运行 3：通信切换运行 4：单次连续运行 5：循环连续运行	断电生效	0-5	
Pt0603	起始段序号		断电生效	1-16	0
Pt0604	终点段序号		断电生效	1-16	0
Pt0605	多段速度模式运行时间单位	0:ms 1:s	断电生效		0
Pt0606	单段完成后等待时间单位	0:ms 1:s	断电生效		0
Pt0607	暂停再启动后剩余段数处理方式	0:运行剩余的段 1:再从起始段运行	断电生效		0
Pt0610	第 1 段目标位置低 16 位	仅多段位置用	断电生效	-1879048192～18790481 92	0
Pt0611	第 1 段目标位置高 16 位	仅多段位置用	断电生效		
Pt0612	第 1 段速度运行时间	仅多段速度用	断电生效	0-60000	0
Pt0613	第 1 段运行速度	位置/速度共用	断电生效	3000	0
Pt0614	第 1 段 S 曲线加减速时间	位置/速度共用	停机生效	10000	200
Pt0615	第 1 段 S 曲线加减速圆弧时间	位置/速度共用	停机生效	10000	200
Pt0616	第 1 段完成后	位置/速度共用	停机生效	0-60000	0

	等待时间				
Pt0620	第 2 段目标位置低 16 位	仅多段位置用	断电生效	-1879048192～18790481 92	0
Pt0621	第 2 段目标位置高 16 位	仅多段位置用	断电生效		
Pt0622	第 2 段速度运行时间	仅多段速度用	断电生效	0-60000	0
Pt0623	第 2 段运行速度	位置/速度共用	断电生效	3000	0
Pt0624	第 2 段 S 曲线加减速时间	位置/速度共用	停机生效	10000	200
Pt0625	第 2 段 S 曲线加减速圆弧时间	位置/速度共用	停机生效	10000	200
Pt0626	第 2 段完成后等待时间	位置/速度共用	停机生效	0-60000	0
Pt0630	第 3 段目标位置低 16 位	仅多段位置用	断电生效	-1879048192～18790481 92	0
Pt0631	第 3 段目标位置高 16 位	仅多段位置用	断电生效		
Pt0632	第 3 段速度运行时间	仅多段速度用	断电生效	0-60000	0
Pt0633	第 3 段运行速度	位置/速度共用	断电生效	3000	0
Pt0634	第 3 段 S 曲线加减速时间	位置/速度共用	停机生效	10000	200
Pt0635	第 3 段 S 曲线加减速圆弧时间	位置/速度共用	停机生效	10000	200
Pt0636	第 3 段完成后等待时间	位置/速度共用	停机生效	0-60000	0
Pt0640	第 4 段目标位置低 16 位	仅多段位置用	断电生效	-1879048192～18790481 92	0
Pt0641	第 4 段目标位置高 16 位	仅多段位置用	断电生效		
Pt0642	第 4 段速度运行时间	仅多段速度用	断电生效	0-60000	0
Pt0643	第 4 段运行速度	位置/速度共用	断电生效	3000	0
Pt0644	第 4 段 S 曲线加减速时间	位置/速度共用	停机生效	10000	200
Pt0645	第 4 段 S 曲线加减速圆弧时间	位置/速度共用	停机生效	10000	200
Pt0646	第 4 段完成后	位置/速度共	停机生效	0-60000	0

	等待时间	用			
Pt0650	第 5 段目标位置低 16 位	仅多段位置用	断电生效	-1879048192～18790481 92	0
Pt0651	第 5 段目标位置高 16 位	仅多段位置用	断电生效		
Pt0652	第 5 段速度运行时间	仅多段速度用	断电生效	0-60000	0
Pt0653	第 5 段运行速度	位置/速度共用	断电生效	3000	0
Pt0654	第 5 段 S 曲线加减速时间	位置/速度共用	停机生效	10000	200
Pt0655	第 5 段 S 曲线加减速圆弧时间	位置/速度共用	停机生效	10000	200
Pt0656	第 5 段完成后等待时间	位置/速度共用	停机生效	0-60000	0
Pt0660	第 6 段目标位置低 16 位	仅多段位置用	断电生效	-1879048192～18790481 92	0
Pt0661	第 6 段目标位置高 16 位	仅多段位置用	断电生效		
Pt0662	第 6 段速度运行时间	仅多段速度用	断电生效	0-60000	0
Pt0663	第 6 段运行速度	位置/速度共用	断电生效	3000	0
Pt0664	第 6 段 S 曲线加减速时间	位置/速度共用	停机生效	10000	200
Pt0665	第 6 段 S 曲线加减速圆弧时间	位置/速度共用	停机生效	10000	200
Pt0666	第 6 段完成后等待时间	位置/速度共用	停机生效	0-60000	0
Pt0670	第 7 段目标位置低 16 位	仅多段位置用	断电生效	-1879048192～18790481 92	0
Pt0671	第 7 段目标位置高 16 位	仅多段位置用	断电生效		
Pt0672	第 7 段速度运行时间	仅多段速度用	断电生效	0-60000	0
Pt0673	第 7 段运行速度	位置/速度共用	断电生效	3000	0
Pt0674	第 7 段 S 曲线加减速时间	位置/速度共用	停机生效	10000	200
Pt0675	第 7 段 S 曲线加减速圆弧时间	位置/速度共用	停机生效	10000	200
Pt0676	第 7 段完成后	位置/速度共	停机生效	0-60000	0

	等待时间	用			
Pt0680	第 8 段目标位置低 16 位	仅多段位置用	断电生效	-1879048192～18790481 92	0
Pt0681	第 8 段目标位置高 16 位	仅多段位置用	断电生效		
Pt0682	第 8 段速度运行时间	仅多段速度用	断电生效	0-60000	0
Pt0683	第 8 段运行速度	位置/速度共用	断电生效	3000	0
Pt0684	第 8 段 S 曲线加减速时间	位置/速度共用	停机生效	10000	200
Pt0685	第 8 段 S 曲线加减速圆弧时间	位置/速度共用	停机生效	10000	200
Pt0686	第 8 段完成后等待时间	位置/速度共用	停机生效	0-60000	0
Pt0690	第 9 段目标位置低 16 位	仅多段位置用	断电生效	-1879048192～18790481 92	0
Pt0691	第 9 段目标位置高 16 位	仅多段位置用	断电生效		
Pt0692	第 9 段速度运行时间	仅多段速度用	断电生效	0-60000	0
Pt0693	第 9 段运行速度	位置/速度共用	断电生效	3000	0
Pt0694	第 9 段 S 曲线加减速时间	位置/速度共用	停机生效	10000	200
Pt0695	第 9 段 S 曲线加减速圆弧时间	位置/速度共用	停机生效	10000	200
Pt0696	第 9 段完成后等待时间	位置/速度共用	停机生效	0-60000	0
Pt0700	第 10 段目标位置低 16 位	仅多段位置用	断电生效	-1879048192～18790481 92	0
Pt0701	第 10 段目标位置高 16 位	仅多段位置用	断电生效		
Pt0702	第 10 段速度运行时间	仅多段速度用	断电生效	0-60000	0
Pt0703	第 10 段运行速度	位置/速度共用	断电生效	3000	0
Pt0704	第 10 段 S 曲线加减速时间	位置/速度共用	停机生效	10000	200
Pt0705	第 10 段 S 曲线加减速圆弧时间	位置/速度共用	停机生效	10000	200

Pt0706	第 10 段完成后等待时间	位置/速度共用	停机生效	0-60000	0
Pt0710	第 11 段目标位置低 16 位	仅多段位置用	断电生效	-1879048192～18790481 92	0
Pt0711	第 11 段目标位置高 16 位	仅多段位置用	断电生效		
Pt0712	第 11 段速度运行时间	仅多段速度用	断电生效	0-60000	0
Pt0713	第 11 段运行速度	位置/速度共用	断电生效	3000	0
Pt0714	第 11 段 S 曲线加减速时间	位置/速度共用	停机生效	10000	200
Pt0715	第 11 段 S 曲线加减速圆弧时间	位置/速度共用	停机生效	10000	200
Pt0716	第 11 段完成后等待时间	位置/速度共用	停机生效	0-60000	0
Pt0720	第 12 段目标位置低 16 位	仅多段位置用	断电生效	-1879048192～18790481 92	0
Pt0721	第 12 段目标位置高 16 位	仅多段位置用	断电生效		
Pt0722	第 12 段速度运行时间	仅多段速度用	断电生效	0-60000	0
Pt0723	第 12 段运行速度	位置/速度共用	断电生效	3000	0
Pt0724	第 12 段 S 曲线加减速时间	位置/速度共用	停机生效	10000	200
Pt0725	第 12 段 S 曲线加减速圆弧时间	位置/速度共用	停机生效	10000	200
Pt0726	第 12 段完成后等待时间	位置/速度共用	停机生效	0-60000	0
Pt0730	第 13 段目标位置低 16 位	仅多段位置用	断电生效	-1879048192～18790481 92	0
Pt0731	第 13 段目标位置高 16 位	仅多段位置用	断电生效		
Pt0732	第 13 段速度运行时间	仅多段速度用	断电生效	0-60000	0
Pt0733	第 13 段运行速度	位置/速度共用	断电生效	3000	0
Pt0734	第 13 段 S 曲线加减速时间	位置/速度共用	停机生效	10000	200

Pt0735	第 13 段 S 曲线加减速圆弧时间	位置/速度共用	停机生效	10000	200
Pt0736	第 13 段完成后等待时间	位置/速度共用	停机生效	0-60000	0
Pt0740	第 14 段目标位置低 16 位	仅多段位置用	断电生效	-1879048192～18790481 92	0
Pt0741	第 14 段目标位置高 16 位	仅多段位置用	断电生效		
Pt0742	第 14 段速度运行时间	仅多段速度用	断电生效	0-60000	0
Pt0743	第 14 段运行速度	位置/速度共用	断电生效	3000	0
Pt0744	第 14 段 S 曲线加减速时间	位置/速度共用	停机生效	10000	200
Pt0745	第 14 段 S 曲线加减速圆弧时间	位置/速度共用	停机生效	10000	200
Pt0746	第 14 段完成后等待时间	位置/速度共用	停机生效	0-60000	0
Pt0750	第 15 段目标位置低 16 位	仅多段位置用	断电生效	-1879048192～18790481 92	0
Pt0751	第 15 段目标位置高 16 位	仅多段位置用	断电生效		
Pt0752	第 15 段速度运行时间	仅多段速度用	断电生效	0-60000	0
Pt0753	第 15 段运行速度	位置/速度共用	断电生效	3000	0
Pt0754	第 15 段 S 曲线加减速时间	位置/速度共用	停机生效	10000	200
Pt0755	第 15 段 S 曲线加减速圆弧时间	位置/速度共用	停机生效	10000	200
Pt0756	第 15 段完成后等待时间	位置/速度共用	停机生效	0-60000	0
Pt0760	第 16 段目标位置低 16 位	仅多段位置用	断电生效	-1879048192～18790481 92	0
Pt0761	第 16 段目标位置高 16 位	仅多段位置用	断电生效		
Pt0762	第 16 段速度运行时间	仅多段速度用	断电生效	0-60000	0
Pt0763	第 16 段运行速	位置/速度共	断电生效	3000	0

	度	用			
Pt0764	第 16 段 S 曲线加减速时间	位置/速度共用	停机生效	10000	200
Pt0765	第 16 段 S 曲线加减速圆弧时间	位置/速度共用	停机生效	10000	200
Pt0766	第 16 段完成后等待时间	位置/速度共用	停机生效	0-60000	0

第六章 故障报警说明与排除

报警代码	报警名称	原因
E-001	没有错误	出厂值恢复成功
E-003	过压	主电路电源高于电源电压门限值
E-004	主电源欠压	主电路电源低于电源电压门限值
E-008	Can 通讯错误	请检查 can 连线
E-011	Ethercat 通讯初始化错误	请检查驱动器是否损坏
E-012	Ethercat 通讯错误	请检查驱动器是否损坏
E-013	Ethercat 通讯间隔超过 20ms	减少间隔设置
E-014	Ethercat 通讯间隔时间不一样	请检查驱动器是否损坏
E-016	数据存储报警	EEPROM 数据存储错误
E-020	输入端口功能码设置重复	修改输入 DI1-DI8 的功能码
E-021	输出端口功能码设置重复	修改输出 DO1-DO8 的功能码
E-032	SPI 通讯错误	检查电路板焊接或参考 Pt032 修改参数
E-051	U 相电流反馈不正常	请检查 U 相电流反馈
E-052	W 相电流反馈不正常	请检查 W 相电流反馈
E-054	U W 相的参考电压不对	检查硬件版本号和 pcb 焊接
E-081	MODBUS 通讯错误	请检查连线和驱动器硬件版本
E-090	绝对值编码器通讯错误	请检查连线
E-091	绝对值编码器通讯错误	请检查连线
E-092	绝对值编码器通讯错误	请检查连线
E-096	绝对值编码器通讯错误	请检查连线
E-131	马达型号设置错误	请重新设置 Pt020 参数
E-8xx	并行通讯命令口 xx 故障	检查 pcb 焊接是否可靠
E-9xx	并行通讯口 xx 故障	检查 pcb 焊接是否可靠
E-100	IPM 模块瞬间电流过大	检查编码器线是否正确连接 检查电机 UVW 动力线是否正确连接 检查电机与驱动器是否匹配 检查驱动器功率模块是否损坏

E-101	电流超过 Pt001 设定值一定时间	检测电机是否有堵转，编码器线是否有松动，电机动力线是否有松动
E-102	电流瞬间超过 Pt102 设定值	检测电机是否有堵转，编码器线是否有松动，电机动力线是否有松动
E-108	马达超速	马达速度超过额定转速 10%报警
E-109	位置环跟踪误差过大	增大位置环增益参数，减小输入脉冲频率
E-121	编码器 AB 脉冲分频输出错误	检查 pcb 焊接是否可靠
E-124	编码器反馈超过编码器线数值	检查编码器接线及电机是否可靠接地
E-125	编码器计数错误	检查编码器接线及电机是否可靠接地
E-126	编码器零位错误	检查编码器接线及电机是否可靠接地
E-127	编码器 UVW 信号错误	检查编码器接线及电机是否可靠接地
E-128	编码器线没接	检查驱动器上编码器插头
E-129	编码器 A B 相输入故障	检查驱动器主板或编码器插头
E-309	设备设定零位后位置偏差过大	重新设定设备零位

第七章 电机编号表

伺服电机型号	电机编号 (Pt020) 2500 线增量编码器	电机编号 (Pt020) 2500 线省线编码器	电机编号 (Pt020) 17 位绝对值编码器	电机编号 (Pt020) 23 位绝对值编码器
40ST-M00130(MG)	1	1001	2001	3001
40ST-M00330(MG)	2	1002	2002	3002
60CST-M00630(MG)	11	1011	2011	3011
60CST-M01330(MG)	12	1012	2012	3012
60CST-M01930(MG)	13	1013	2013	3013
80ST-M01330(MG)	21	1021	2021	3021
80ST-M02430(MG)	22	1022	2022	3022
80ST-M03520(MG)	23	1023	2023	3023
80ST-M04025(MG)	24	1024	2024	3024
90ST-M02430(MG)	31	1031	2031	3031
90ST-M03520(MG)	32	1032	2032	3032
100ST-M03230(MG)	41	1041	2041	3041
100ST-M06430(MG)	42	1042	2042	3042
110ST-M02030(MG)	51	1051	2051	3051
110ST-M04020(MG)	52	1052	2052	3052
110ST-M04030(MG)	53	1053	2053	3053
110ST-M05030(MG)	54	1054	2054	3054
110ST-M06020(MG)	55	1055	2055	3055
110ST-M06030(MG)	56	1056	2056	3056

130ST-M04025(MG)	61	1061	2061	3061
130ST-M05025(MG)	62	1062	2062	3062
130ST-M06025(MG)	63	1063	2063	3063
130ST-M07725(MG)	64	1064	2064	3064
130ST-M10010(MG)	65	1065	2065	3065
130ST-M10015(MG)	66	1066	2066	3066
130ST-M10025(MG)	67	1067	2067	3067
130ST-M15015(MG)	68	1068	2068	3068

注:千位数是编码器型号 0: 2500 线增量编码器(15 芯)
1: 2500 线省线式增量编码器(9 芯)
2: 17 位绝对值编码器(5 芯)
3: 23 位绝对值编码器(5 芯)

百位数是制造商代号 0: MG 四对级
1: XInL 四对级
5: TZ GT 五对级

十位是法兰盘尺寸 0: 40 系列
1: 60 系列
2: 80 系列
3: 90 系列
4: 100 系列
5: 110 系列
6: 130 系列
7: 150 系列
8: 180 系列
9: 220 系列和 260 系列

个位是相关法兰电机功率 参考电机说明书，最低功率是 1，依次递增

第八章 MODBUS 通讯协议

● MODBUS 参数选择

MODBUS 通信的从站地址、通信速率以及数据格式设置详细信息见 5 章节。

● MODBUS 地址对应

驱动器参数 SET-P	MODBUS 地址	举例说明
PT0000-PT1999	0x2000+参数序号 (0x2000-0x27cf)	Pt0052 对应 MODBUS 地址 为 0x2034

驱动器状态 DI SP	MODBUS 地址	举例说明

DP0000-PT0999	0x4000+状态序号 (0x4000-0x43e7)	DP0036 对应 MODBUS 地址 为 0x4024

驱动器运行命令地址	MODBUS 地址
位置控制	0x5a01:绝对位置 PP 模式(Single set point) 0x5a03:绝对位置 PP 模式(Change immediately) 0x5a05:绝对位置 PP 模式(Set of Set point) 0x5a11:相对位置 PP 模式(Single set point) 0x5a13:相对位置 PP 模式(Change immediately) 0x5a15:相对位置 PP 模式(Set of Set point) 0x5a21:绝对位置 CSP 模式 0x5a23:相对位置 CSP 模式
速度控制	0x5a50:速度 PV 模式 0x5a51:速度 CSV 模式
力矩控制	0x5a70:力矩 PT 模式 0x5a71:力矩 CST 模式
回零	0x5ab0:具体方式与 ethercat 的 0x6098 一样
驱动器使能(PT0029=1)	0x5ae0
驱动器关使能(PT0029=1)	0x5ae1
驱动器急停	0x5ae8
控制模式切换	0x5aea

注:PP PV PT CSP CSV CST 模式和回零方式,及 Single set point,Change immediately,Set of Set point 请参考 ethercat 部分

驱动器辅助功能地址	MODBUS 地址
报警清除	0x5b05
马达运行位置清零	0x5b08

- **MODBUS 协议中 3 条指令**

命令 0x03	读单个或多个寄存器,最多读 16 个数 (地址范围 0x2000-0x27cf 或 0x4000-0x43e7)
命令 0x06	写单个寄存器(地址范围 0x2000-0x27cf),伺服使能，关使能，急停，马达位置清零，清除报警，控制模式切换
命令 0x10	写多个寄存器(地址范围 0x2000-0x27cf),马达位置控制，速度控制，力矩控制和马达回零

● **MODBUS 对驱动器参数(0x2000-0x27cf)和监控状态(0x4000-0x43e7)读写**

▶ **0x03 命令码读取 N 个连续字 最多读取 16 个字**

例：在从机地址 1 驱动器的起始数据地址 0x2005 处连续读取 2 个字节，分别假定 0x2005 处值为 0x1234，0x2006 处值为 0x5678，主机发送和从机应答如下：

主机发送		从机应答	
从机地址	0x01	从机地址	0x01
命令码	0x03	命令码	0x03
起始数据地址	0x20(高字节)	数据数量（以 BYTE 计算）	0x04
	0x05(低字节)		
数据数量（以 WORD 计算）	0x00(高字节)	起始数据地址数值	0x12(高字节)
	0x02(低字节)		0x34(低字节)
CRC 校验(低)	0xDF	第二数据地址数值	0x56(高字节)
CRC 校验(高)	0xCA		0x78(低字节)
-	-	CRC 校验(低)	0x81
-	-	CRC 校验(高)	0x07

▶ **0x06 命令码写入 1 个字(地址范围 0x2000-0x27cf)**

例:将 0x2710 写入到从机地址 1 的驱动器地址 0x2000 处

主机发送		从机应答	
从机地址	0x01	从机地址	0x01
命令码	0x06	命令码	0x06
数据地址	0x20(高字节)	数据地址	0x20(高字节)
	0x00(低字节)		0x00(低字节)
数据内容	0x00(高字节)	数据内容	0x00(高字节)
	0x0a(低字节)		0x0a(低字节)
CRC 校验(低)	0x02	CRC 校验(低)	0x02
CRC 校验(高)	0x0d	CRC 校验(高)	0x0d

▶ **0x10 命令码写入 2N 个字(地址范围 0x2000-0x27cf)**

例:将 0x0064 写入从机地址 1 的驱动器地址 0x2008 处，0x1388 写入从机地址 1 的驱动器地址 0x2009 处。

主机发送		从机应答	
从机地址	0x01	从机地址	0x01
命令码	0x10	命令码	0x10
起始数据地址	0x20(高字节)	起始数据地址	0x20(高字节)
	0x08(低字节)		0x08(低字节)
数据数量（以 Word 计算）	0x00(高字节)	数据数量（以 Word 计算）	0x00(高字节)
	0x02(低字节)		0x02(低字节)
数据数量（以 Byte 计算）	0x04	CRC 校验(低)	0xcb
第 1 个字高字节	0x00	CRC 校验(高)	0xca
第 1 个字低字节	0x64	-	-

第 2 个字高字节	0x00	-	-
第 2 个字低字节	0x64	-	-
CRC 校验(低)	0x2b	-	-
CRC 校验(高)	0xfc	-	-

● MODBUS 控制马达运行

▸ MODBUS 驱动器使能

主机发送		从机应答	
从机地址	0x01	从机地址	0x01
命令码	0x06	命令码	0x06
驱动器使能指令 (2byte)	0x5a(高字节)	驱动器使能指令 (2byte)	0x5a(高字节)
	0xe0(低字节)		0xe0(低字节)
CRC 校验(低)	0xda	CRC 校验(低)	0xda
CRC 校验(高)	0xf1	CRC 校验(高)	0xf1

▸ MODBUS 驱动器关使能

主机发送		从机应答	
从机地址	0x01	从机地址	0x01
命令码	0x06	命令码	0x06
驱动器关使能 (2byte)	0x5a(高字节)	驱动器关使能 (2byte)	0x5a(高字节)
	0xe1(低字节)		0xe1(低字节)
CRC 校验(低)	0x1b	CRC 校验(低)	0x1b
CRC 校验(高)	0x31	CRC 校验(高)	0x31

▸ MODBUS 驱动器急停

主机发送		从机应答	
从机地址	0x01	从机地址	0x01
命令码	0x06	命令码	0x06
驱动器急停 (2byte)	0x5a(高字节)	驱动器急停 (2byte)	0x5a(高字节)
	0xe8(低字节)		0xa8(低字节)
CRC 校验(低)	0xda	CRC 校验(低)	0xda
CRC 校验(高)	0xc7	CRC 校验(高)	0xc7

▸ MODBUS 通讯报警清除

主机发送		从机应答	
从机地址	0x01	从机地址	0x01
命令码	0x06	命令码	0x06
驱动器急停 (2byte)	0x5b(高字节)	驱动器急停 (2byte)	0x5b(高字节)
	0x05(低字节)		0x05(低字节)
CRC 校验(低)	0x1A	CRC 校验(低)	0x1A

CRC 校验(高)	0xEA	CRC 校验(高)	0xEA

- **MODBUS 通讯马达运行位置清零**

主机发送		从机应答	
从机地址	0x01	从机地址	0x01
命令码	0x06	命令码	0x06
驱动器急停(2byte)	0x5b(高字节)	驱动器急停(2byte)	0x5b(高字节)
	0x08(低字节)		0x08(低字节)
CRC 校验(低)	0xDB	CRC 校验(低)	0xDB
CRC 校验(高)	0x2F	CRC 校验(高)	0x2F

- **MODBUS/脉冲方向控制切换(0:Modbus 控制电机运行 1:驱动器端口脉冲方向控制电机运行)**

主机发送		从机应答	
从机地址	0x01	从机地址	0x01
命令码	0x06	命令码	0x06
MODBUS/脉冲方向切换指令(2byte)	0x5a(高字节)	驱动器急停(2byte)	0x5a(高字节)
	0xea(低字节)		0xea(低字节)
Modbus 控制(0)/驱动器 IO 口脉冲方向控制(1)	0x00(MODBUS 控制)	CRC 校验(低)	0x5a
CRC 校验(低)	0x76	CRC 校验(高)	0xf6
CRC 校验(高)	0x3b	-	-

- **MODBUS 回零(按 ethercat 的 0x6098=1 模式回零)**

主机发送		从机应答	
从机地址	0x01	从机地址	0x01
命令码	0x06	命令码	0x06
回零控制指令(2byte)	0x5a(高字节)	回零控制指令(2byte)	0x5a(高字节)
	0xb0(低字节)		0xb0(低字节)
回零方法(1btye)	0x01	电机位置高 16 位(2byte)	0x00(高字节)
回零速度	0x00(高字节)		0x00(低字节)
	0x64(低字节)	电机位置低 16 位(2byte)	0x00(高字节)
用户定制指令(2byte)	0x00(高字节)		0x00(低字节)
	0x00(低字节)	电机速度(2byte)	0x00(高字节)
			0x64(低字节)
CRC 校验(低)	0x1b	电机力矩(2byte)	0x00(高字节)
CRC 校验(高)	0x60		0x00(低字节)

-	-	用户定制反馈 (2byte)	0x00(高字节)
-	-		0x00(低字节)
-	-	CRC 校验(低)	0x5d
-	-	CRC 校验(高)	0xd4
-	-	-	-

▶ **MODBUS 通讯位置控制(绝对位置 PP 模式 Single set point)**

主机发送		从机应答	
从机地址	0x01	从机地址	0x01
命令码	0x10	命令码	0x10
位置控制指令 (2byte)	0x5a(高字节)	位置控制指令 (2byte)	0x5a(高字节)
	0x01(低字节)		0x01(低字节)
指令位置高 16 位 (2byte)	0x00(高字节)	电机位置高 16 位 (2byte)	0x00(高字节)
	0x00(低字节)		0x00(低字节)
指令位置低 16 位 (2byte)	0x4e(高字节)	电机位置低 16 位 (2byte)	0x00(高字节)
	0x20(低字节)		0x00(低字节)
指令速度 (2byte)	0x00(高字节)	电机速度 (2byte)	0x00(高字节)
	0x32(低字节)		0x32(低字节)
指令力矩(力矩限定) (2byte)	0x00(0 表示不用)	电机力矩 (2byte)	0x00(高字节)
	0x00(0 表示不用)		0x00(低字节)
用户定制指令 (2byte)	0x00(高字节)	用户定制反馈 (2byte)	0x00(高字节)
	0x00(低字节)		0x00(低字节)
CRC 校验(低)	0xd4	CRC 校验(低)	0x70
CRC 校验(高)	0xce	CRC 校验(高)	0xb0

▶ **MODBUS 通讯速度控制(速度 PV 模式)**

主机发送		从机应答	
从机地址	0x01	从机地址	0x01
命令码	0x10	命令码	0x10
速度控制指令 (2byte)	0x5a(高字节)	速度控制指令 (2byte)	0x5a(高字节)
	0x50(低字节)		0x50(低字节)
指令速度 (2byte)	0x00(高字节)	电机位置高 16 位 (2byte)	0x00(高字节)
	0x64(低字节)		0x00(低字节)
指令力矩(力矩限定) (2byte)	0x00(0 表示不用)	电机位置低 16 位 (2byte)	0x00(高字节)
	0x00(0 表示不用)		0x00(低字节)
用户定制指令 (2byte)	0x00(高字节)	电机速度 (2byte)	0x00(高字节)
	0x00(低字节)		0x32(低字节)
CRC 校验(低)	0x48	电机力矩 (2byte)	0x00(高字节)
CRC 校验(高)	0x8c		0x00(低字节)
-	-	用户定制反馈 (2byte)	0x00(高字节)
-	-		0x00(低字节)

-	-	CRC 校验(低)	0x75
-	-	CRC 校验(高)	0x4d

▶ **MODBUS 通讯力矩控制(力矩 PT 模式)**

主机发送		从机应答	
从机地址	0x01	从机地址	0x01
命令码	0x10	命令码	0x10
力矩控制指令 (2byte)	0x5a(高字节)	力矩控制指令 (2byte)	0x5a(高字节)
	0x70(低字节)		0x70(低字节)
指令力矩 (2byte)	0x00(高字节)	电机位置高 16 位 (2byte)	0x00(高字节)
	0x32(低字节)		0x00(低字节)
用户定制指令 (2byte)	0x00(高字节)	电机位置低 16 位 (2byte)	0x00(高字节)
	0x00(低字节)		0x00(低字节)
CRC 校验(低)	0x7C	电机速度 (2byte)	0x00(高字节)
CRC 校验(高)	0xF8		0x32(低字节)
-	-	电机力矩 (2byte)	0x00(高字节)
-	-		0x00(低字节)
		用户定制反馈 (2byte)	0x00(高字节)
			0x00(低字节)
-	-	CRC 校验(低)	0xDE
-	-	CRC 校验(高)	0x8D

● **错误响应帧返回**

▶ **错误响应格式**

从机地址	伺服轴地址 0x01-0xF7 0x00 为广播地址
命令码	命令码 0x80 + 0x03/0x06/0x10
异常码	见异常码表
CRC 校验(低)	
CRC 校验(高)	

▶ **MODBUS 通讯异常码表**

0xd0	命令错误，非 0x03,0x06 和 0x10
0xd1	CRC 校验错误
0xd2	数据范围越界
0xd3	电机正在运行，该命令无法执行
0xd4	非空闲状态
0xd5	控制方式和命令不匹配

● **绝对位置模式 PP 完整运行举例**

序号	Modbus 发送数据（包含校验）	备注
1	01 06 5a e0 da f1	驱动器使能(PT029=1)，使能后延迟 30ms
2	01 10 5a 01 00 01 4e 20 00 32 00 00 00 00 D9 5E	绝对位置 PP 模式，驱动器运行到位置 85536,延时 1S
3	01 10 5a 01 00 00 00 00 00 32 00 00 00 00 70 B0	绝对位置 PP 模式，驱动器运行到位置 0,延时 1S
4	01 06 5a e1 1b 31	此项可选，关使能

● **速度模式 PV 完整运行举例**

序号	Modbus 发送数据（包含校验）	备注
1	01 06 5a e0 da f1	驱动器使能(PT029=1)，使能后延迟 30ms
2	01 10 5a 50 00 64 00 00 00 00 48 8C	速度 PV 模式,马达以 100 的速度运行，数据发送后延时 1S
3	01 10 5a 50 00 00 00 00 5c f0 39 44	速度 PV 模式,马达运行停止,数据发送后延时 1S
4	01 06 5a e1 1b 31	此项可选，再关使能

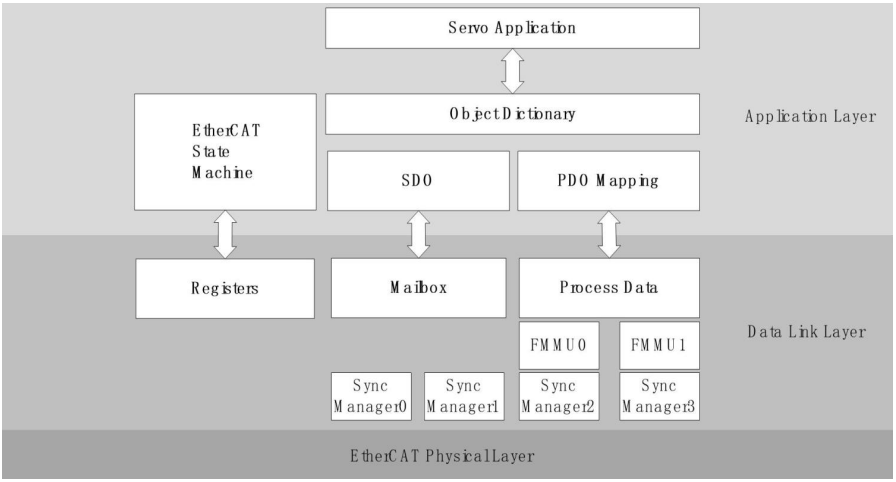
● **CRC 校验算法**

```
uint16_t modbus_crc_check(unsigned char *data, unsigned char length)
{    int j = 0;
uint16_t reg_crc = 0xffff;
while(length --) {
reg_crc^= *data++;
for ( j = 0;j < 8;j ++) {
if (reg_crc & 0x01)
     reg_crc = (reg_crc >> 1) ^ 0xa001;
else
     reg_crc = reg_crc >> 1;}}
 return reg_crc;}
```

第九章 EtherCAT 通信

EtherCAT 通信的基本概念是，通过主机发送的 DataFrame 经过从服务器时，从服务器在接收发送 Data 的同时，向 DataFrame 发送接收 Data。EtherCAT 使用的是以 IEEE802.3 为标准的 Ethernet 框架。同样以 100BASE-TX 的 Ethernet 为 Base 的情况下，电缆长度最长为 100m，可接收的从服务器数最多为 65535，因此可以无限构成 Network。而在单独使用 Ethernet Switch 的情况下，也可与通常使用的 TCP/IP 的相互接收。

● CANopen over EtherCAT 的构造

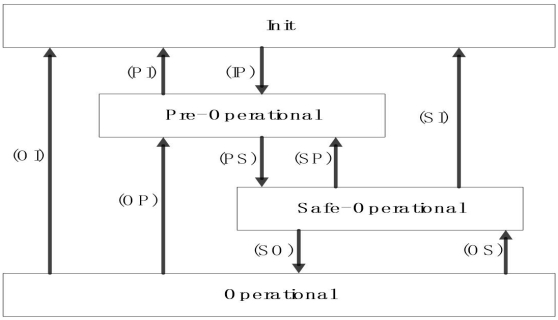


应用阶层的 Object Dictionary 中包含应用数据及过程数据界面，还包括应用数据之间的 PDO 映射情报。

PDO(Process Data Object)是由可以映射在 PDO 中的 Object Dictionary 构成，过程数据的内容根据 PDO 映射定义。

过程数据通信会有周期的读写 PDO，信箱通信则是非周期性的通信，可以读写所有 Object Dictionary。

EtherCAT State Machine



状态	说明
Init	设备初始化。无法使用信箱通信及过程数据通信。
Pre-Operational	当前状态可以使用信箱通信。
Safe-Operational	可以读取 PDO 输入数据(TxPDO)。 不能接收 PDO 输出数据(RxPDO)。
Operational	进行周期性的 I/O 通信，可以处理 PDO 输出数据(RxPDO)。
状态迁移	**说明**
IP	开始信箱通信。
PI	中断信箱通信。
PS	开始更新输入数据。
SP	终止更新输入数据。
SO	开始更新输出数据。
OS	终止更新输出数据。
OP	终止更新输入/输出数据。
SI	终止更新输入数据及信箱通信。
OI	终止所有输入/输出数据更新及信箱通信。

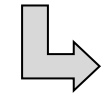
● **PDO 映射**

EtherCAT 中的实时数据传送通过 PDO(Process Data Object)实现。PDO 中有可接收上方控制器传送数据的 RxPDO 和可从驱动器把数据发送到上方控制器的 TxPDO。

在伺服驱动器，为了映射 RxPDO，使用 0x1600-0x1603，为了映射 TxPDO，提供 0x1A00-0x1A03，每个 PDO 最多可以映射 10 个目标。

Index	Sub	Name	Data Type
0x6040	-	Controlword	UINT
0x607A	-	目标位置(Target Position)	DINT

下图是有关 PDO 映射的示例。



RxPDO
(0x1600)

	INDEX (2byte)	SUB INDEX (1byte)	DATA TYPE (1byte)
1	0x6040	0x00	UINT
2	0x607A	0x00	DINT
⋮	⋮	⋮	⋮
10	0x□□□□	0x□□	

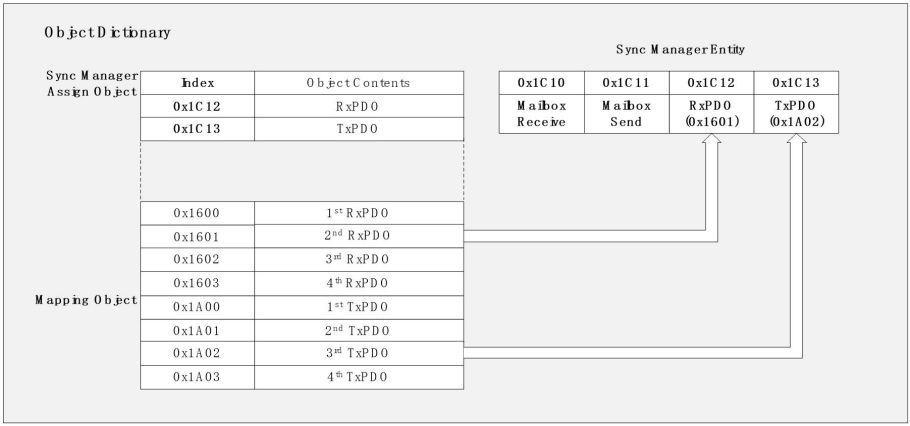
Index	Sub	Name	Data Type
0x6041	-	Statusword	UINT
0x6064	-	位置实际值(Position Actual Value)	DINT
0x606C	-	速度实际值(Velocity Actual Value)	DINT

TxPDO (0x1A00)

	INDEX (2byte)	SUB INDEX (1byte)	DATA TYPE (1byte)
1	0x6041	0x00	UINT
2	0x6064	0x00	DINT
3	0x606C	0x00	DINT
10	0x□□□□	0x□□	

SyncManager 可以由几个 PDO 构成。SyncManager PDO Assign Object (RxPD:0x1C12, TxPDO:0x1C13)显示 SyncManger 与 PDO 之间的关系。

下图显示 SyncManager PDO 映射。



● 伺服驱动器 PDO 映射

下列表格是伺服驱动器中已基本设置的 PDO 映射。此设置定义于 EtherCAT Slave Information file(XML file)之中。

PDO Mapping

Index 0x1C32		Sync Manager 2 (Process Data Output) Synchronization					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Number of entries	USINT	RO	No	-	10	-
1	Synchronization modes	UINT	RO	No	-	2:DC SYNC0	-
2	Cycle time	UDINT	RO	No	-	Time between Sync0 events [ns]	-

Index 0x1C32		Sync Manager 2 (Process Data Output) Synchronization					
4	Synchronization modes supported	UINT	RO	No	-	Bit 0 = 1: Free-Run supported bit 4: 2 = 001: DC Sync0 supported bit 6: 5 = 00: No supported	-
5	Minimum cycle time	UDINT	RO	No	-	0[ns]	-
6	Calc and copy time	UDINT	RO	No	-	0[ns]	-
9	Delay time	UDINT	RO	No	-	0[ns]	-

Index 0x1C33		Sync Manager 3 (Process Data Intput) Synchronization					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Number of entries	USINT	RO	No		10	-
1	Synchronization modes	UINT	RO	No		same as 0x1C32: 01	-
2	Cycle time	UDINT	RO	No		same as 0x1C32: 02	-
4	Synchronization modes supported	UINT	RO	No		Bit 0 = 1: Free-Run supported bit 4: 2 = 001: DC Sync0 supported Bit 6: 5 = 00: No Supported	-
5	Minimum cycle time	UDINT	RO	No	-	same as 0x1C32: 05	-

● 运行模式

支持以下运行模式(0x6060)。
Profile Position Mode
Cyclic Synchronous Position Mode
Profile Velocity Mode
Cyclic Synchronous Velocity Mode
Homing Mode

● Profile Position Mode

Profile Position Mode 使用配置速度(0x6081)与配置加速度(0x6083,0x6084)运行到目标位置。
Profile Position Mode 中下达位置指令指令时可以使用以下三种方式。

- **Single set point**

到达目标位置后，驱动器向主服务器发送完毕信号，接收新的指令。

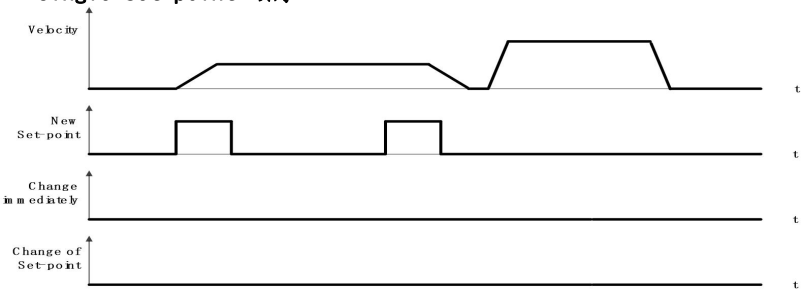
- **Change immediately**

向目标位置移动中得到新的位置指令时，之前的目标失去作用，运行向新的位置。

- **Set of Set point**

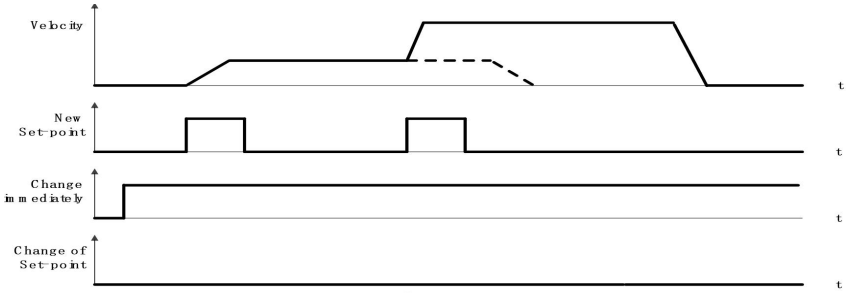
向目标位置移动中得到新的位置指令时，先运行到之前的目标，接着运行向新的位置。保持原有速度。
上述两种方法受控于 New setpoint bit(Controlword, 0x6040.4)，Change set immediately bit(Controlword,0x6040.5)以及 Change of Setpoint bit(Controlword,0x6040.9)。

- **Single set point 顺序**



* 设置目标位置(0x607A)。
* New setpoint bit 设为“1”，Change set immediately bit 设为“0”后请求位置运行。
* 驱动器通过 Target reached(Statusword, 0x6041.10) bit 来显示达到目标位置，原地不动或者通过 New set point 运行向新的位置。

- **Change immediately 顺序**



* 设置目标位置(0x607A)。

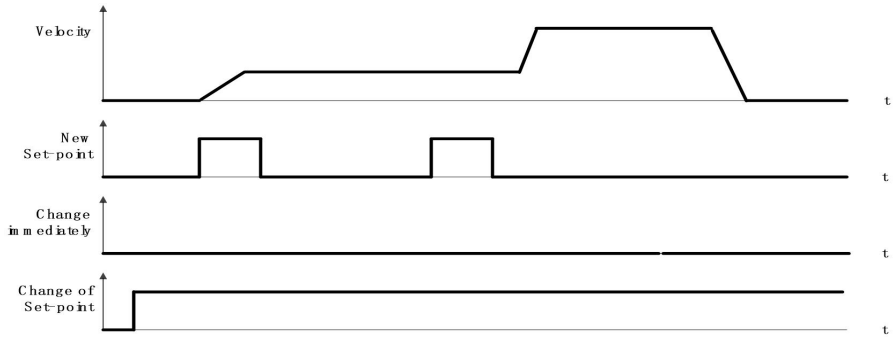
* New setpoint bit 设为“1”，Change set immediately bit 设为“1”后请求位置运行。

* 可以不顾之前的目标位置，运行向新的位置(New setpoint)。

* 驱动器立即向新的位置运行。

* 驱动器通过 Target reached(Statusword, 0x6041.10) bit 显示达到目标位置。

▶ **Set of Set point 顺序**



* 设置目标位置(0x607A)。

* New setpoint bit 设为“1”，Change of Set point bit 设为“1”后请求位置运行。

* 达到之前的目标位置后，直接运行向新的位置(New setpoint)。保持原有速度。

* 驱动器通过 Target reached(Statusword, 0x6041.10) bit 显示达到目标位置。

▶ **相关参数**

Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Units
0x6040	Controlword	UNIT	RW	Yes	-
0x6041	Statusword	UINT	RO	Yes	-
0x6060	Modes of Operation	SNIT	RW	Yes	-
0x6061	Modes of Operation Display	SNIT	RO	Yes	-
0x607A	目标位置 (Target Position)	DINT	RW	Yes	-

Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Units
0x607D	限制软件位置 (Software Position Limit)	-	-	-	-
	项目的总数 (Number of entries)	USINT	RO	No	-
	位置限制最小化 (Min.position limit)	DINT	RW	No	Pos Units
	位置限制最大化 (Max.position limit)	DINT	RW	No	Pos Units
0x607F	配置最大速度 (Max.Profile Velocity)	UDINT	RW	No	Vel Units
0x6081	配置速度 (Profile Velocity)	UDINT	RW	Yes	Vel Units
0x6083	配置加速度 (Profile Acceleration)	UDINT	RW	Yes	Acc units
0x6084	配置减速度 (Profile Deceleration)	UDINT	RW	Yes	Acc units
0x6085	Quick Stop 减速度 (Quick Stop Deceleration)	UDINT	RW	Yes	Acc units

● Cyclic Synchronous Position Mode

Cyclic Synchronous Position Mode 是通过主服务器的 PDO 周期性更新，接收目标位置(0x607A)运行的模式。在此模式下，力矩偏差(0x60B2)以及速度偏差(0x60B1)可以追加运行。

▶ **相关参数**

Index	Sub	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Units
0x607A	-	目标位置 (Target Position)	DINT	RW	Yes	Pos Units
0x607D	-	限制软件位置 (Software Position Limit)	-	-	-	-
	0	项目的总数 (Number of entries)	USINT	RO	No	-
	1	位置限制最小化 (Min.position limit)	DINT	RW	No	Pos Units
	2	位置限制最大化 (Max.position limit)	DINT	RW	No	Pos Units
0x6084	-	配置减速度 (Profile Deceleration)	UDINT	RW	Yes	Acc units
0x6085	-	Quick Stop 减速度	UDIN	RW	Yes	Acc

Index	Sub	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Units
		(Quick Stop Deceleration)	T			-
0x60B1	-	速度偏差 (Velocity Offset)	DINT	RW	Yes	Vel units
0x60B2	-	力矩偏差 (Torque Offset)	INT	RW	Yes	0.1%

● Profile Velocity Mode

在 Profile Velocity Mode 中，直到速度达到目标速度(0x60FF)为止，按照配置加速度(0x6083)进行加速，减速时以配置减速度(0x6084)进行减速。最高速度受最高配置速度(0x607F)的限制。

▶ **相关参数**

Index	Sub	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Units
0x60FF	-	目标速度 (Target Velocity)	DNIT	RW	Yes	Vel Units
0x607F	-	配置最大速度 (Max. Profile Velocity)	UDINT	RW	Yes	Vel Units
0x6083	-	配置加速度 (Profile Acceleration)	UDINT	RW	Yes	Acc units
0x6084	-	配置减速度 (Profile Deceleration)	UDINT	RW	Yes	Acc units
0x6085	-	Quick Stop 减速度 (Quick Stop Deceleration)	UDINT	RW	Yes	Acc units
0x606B	-	速度要求值 (Velocity Demand Value)	DINT	RO	Yes	Vel Units
0x606C	-	速度实际值 (Velocity Actual Value)	DINT	RO	Yes	Vel Units
0x606D	-	速度到达范围 (Velocity Window)	UINT	RW	No	Vel Units
0x606E	-	速度到达时间 (Velocity Window Time)	UINT	RW	No	ms

● Cyclic Synchronous Velocity Mode

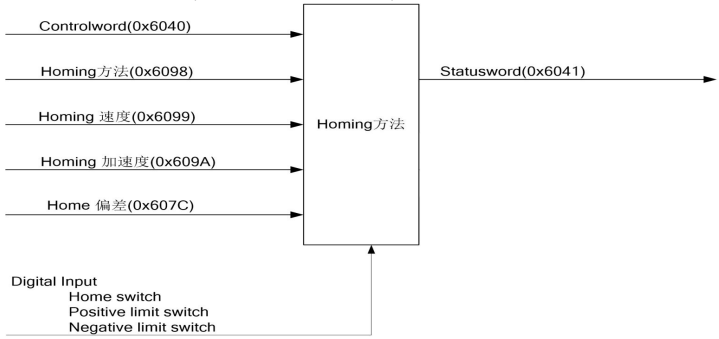
在 Cyclic Synchronous Velocity Mode 中，主服务器向驱动器指定目标速度(0x60FF)，以此来限制速度。在此模式下，主服务器可以追加力矩偏差(0x60B2)。

▶ **相关参数**

Index	Sub	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Units
0x60FF	-	目标速度 (Target Velocity)	DNIT	RW	Yes	Vel Units
0x60B1	-	速度偏差 (Velocity Offset)	DINT	RW	Yes	Vel Units
0x60B2	-	力矩偏差 (Torque Offset)	INT	RW	Yes	0.1%
0x6084	-	配置减速度 (Profile Deceleration)	UDINT	RW	Yes	Acc units
0x6085	-	Quick Stop 减速度 (Quick Stop Deceleration)	UDINT	RW	Yes	Acc units
0x606B	-	速度要求值 (Velocity Demand Value)	DINT	RO	Yes	Vel Units
0x606C	-	速度实际值 (Velocity Actual Value)	DINT	RO	Yes	Vel Units
0x606D	-	速度到达范围 (Velocity Window)	UINT	RW	No	Vel Units
0x606E	-	速度到达时间 (Velocity Window Time)	UINT	RW	No	ms

● Homing（回归原点）

下图显示有关回归原点的输入/输出定义。使用者可以指定速度、加速度以及回归原点的方法。由于 Home 偏差，在原来的原点上，可以把使用者的坐标原点设为 Home。

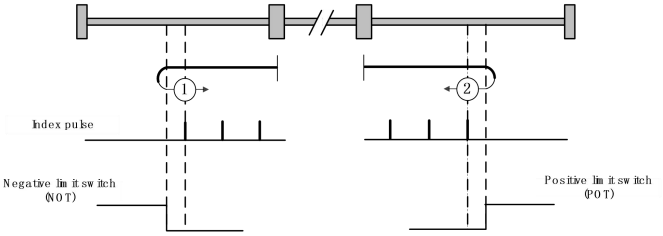


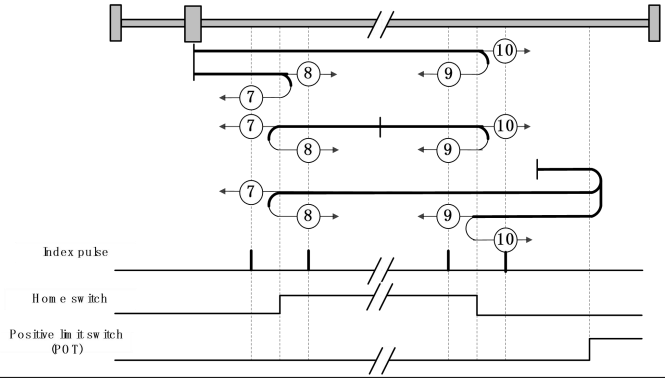
▶ **相关参数**

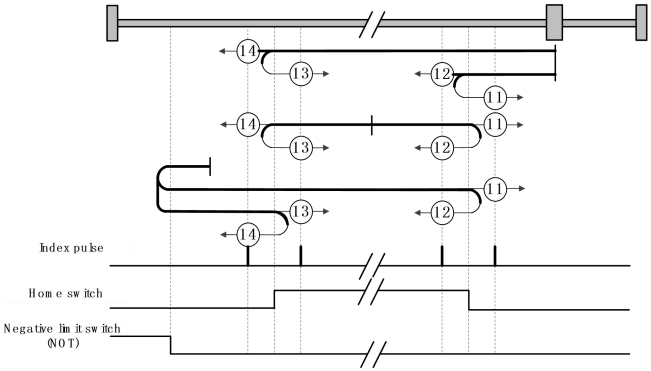
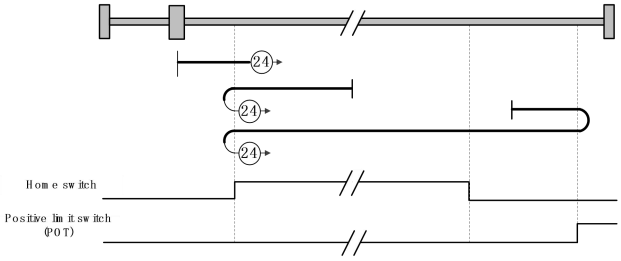
Index	Sub	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Units

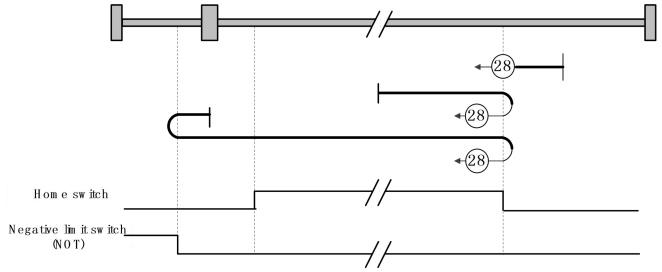
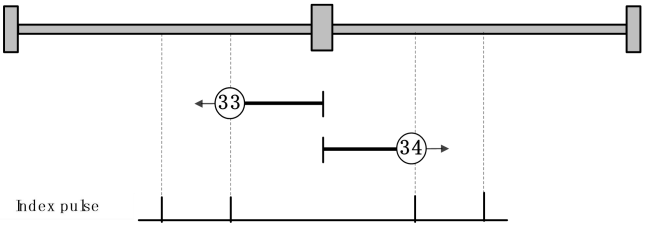
Index	Sub	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Units
0x6040	-	Controlword	UNIT	RW	Yes	-
0x6041	-	Statusword	UINT	RO	Yes	-
0x607C	-	Home 偏差(Home Offset)	DINT	RW	No	Pos Units
0x6098	-	Homing 方法(Homing Method)	SINT	RW	Yes	-
0x6099	-	Homing 速度	-	-	-	-
	0	项目的总数(Number of entries)	USINT	RO	No	-
	1	Switch 探索速度 (Speed during search for switch)	UDINT	RW	Yes	Vel Units
	2	Zero 探索速度 (Speed during search for zero)	UDINT	RW	Yes	Vel Units
0x607D	-	限制软件位置 (Software Position Limit)	-	-	-	-
	0	项目的总数(Number of entries)	USINT	RO	No	-
	1	位置限制最小(Min.position limit)	DINT	RW	No	Pos Units
	2	位置限制最大(Max.position limit)	DINT	RW	No	Pos Units
0x609A	-	Homing 加速度(Homing Acceleration)	UDINT	RW	Yes	Acc Units

▶ Homing 方法(0x6098)

值	说明
0	取消 Homing
1, 2	(1) 若 NOT 开关为 OFF,则最初的移动方向为 CW。若 NOT 开关为 ON,则方向转变。NOT 开关变为 ON 以后,按照 CCW 方向运行途中遇到第一个索引脉冲(编码器 Z 相)的位置就成为 Home。 (2) 若 POT 开关为 OFF, 则最初的移动方向为 CCW。POT 开关为 ON,则切换方向。POT 开关变为 ON 以后, 按照 CW 方向运行途中遇到第一个索引脉冲(编码器 Z 相)的位置就成为 Home。 

值	说明
7 to 10	(7)~(10)的方法是通过 Home 开关以及 POT 开关来决定 Home 位置。 (7)_上图:若 POT 开关为 OFF，按照 Switch 探索速度运行，最初的移动方向为 CCW。Home 开关为 ON，则切换方向。之后，在按照 CW 方向运行中，遇到第一个索引脉冲(编码器 Z 相)的位置就是 Home 位置，按照 zero 探索速度运行。 (7)_中图:若 POT 开关为 OFF，Home 开关为 ON，按照 Switch 探索速度运行，最初的移动方向为 CW。Home 开关为 OFF，则切换为 Zero 探索速度。之后，在按照 CW 方向运行中，遇到第一个索引脉冲(编码器 Z 相)的位置就是 Home 位置。 (7)_下图:若 POT 开关为 OFF，Home 开关为 ON，按照 Switch 探索速度运行，最初的移动方向为 CCW。POT 开关为 ON，则切换方向。Home 开关从 ON 变为 OFF 时，以 Zero 探索速度运行，继续按照 CW 方向运行中，遇到第一个索引脉冲(编码器 Z 相)的位置就是 Home 位置。 (8)~(10)的方法在初期运行方向以及 Home 开关极性的不同,运行有所不同，决定 Homing 位置的概念与上述方法(7)相同。请参考下图。 

值	说明
11 to 14	(11)~(14)的方法是通过 Home 开关以及 NOT 开关来决定 Home 位置。 (11)_上图:若 NOT 开关为 OFF，则以 Switch 探索速度按照 CW 方向运行。此时，若 Home 开关变为 ON 则转变方向，以 zero 探索速度按照 CCW 方向运行中，遇到第一个索引脉冲(编码器 Z 相)的位置就是 Home 位置。 (11)_中图:若 NOT 开关为 OFF，Home 开关为 ON，则以 Switch 探索速度按照 CCW 方向运行。Home 开关为 OFF,则切换为 Zero 探索速度。之后，在按照 CCW 方向运行中，遇到第一个索引脉冲(编码器 Z 相)的位置就是 Home 位置。 (11)_下图:若 NOT 开关为 OFF，则以 Switch 探索速度按照 CW 方向运行。此时若 NOT 开关变为 ON，则转变方向，继续以 Switch 探索速度运行。(CCW 方向)此时,Home 开关从 ON 变为 OFF,则转变为 Zero 探索速度，之后遇到第一个索引脉冲(编码器 Z 相)的位置就是 Home 位置。 (12)~(14)的方法在初期运行方向以及 Home 开关极性的不同，运行有所不同，决定 Homing 位置的概念与上述方法(11)相同。请参考下图。 
24	如方法(8)，决定 Home 位置，但不使用索引(编码器 Z 相)。同时 Home 开关 On/Off 的位置就是 Home 位置。 

值	说明
28	如方法(12)，决定 Home 位置，但不使用索引(编码器 Z 相)。同时 Home 开关 On/Off 的位置就是 Home 位置。
33，34	按照 CCW/CW 方向移动中，第一次遇到索引脉冲(编码器 Z 相)时就是 Home 位置。
35	Homing 运行起点就是 Home 位置。

注 ▬▬:switch 探索速度(0x6099:01) ⟶ :zero 探索速度(0x6099:02)

● Object Dictionary

Object Dictionary List

下面显示的是 Object Dictionary List。

Object Dictionaries	
General Objects	设备类型（Device Type，0x1000）
	误差记录器（Error Register，0x1001）
	生产设备名称（Manufacturer Device Name，0x1008）
	硬件版本（Hardware Version，0x1009）
	软件版本（Software Version，0x100A）
	保存参数（Store Parameters，0x1010）
	恢复默认参数（Restore Default Parameters，0x1011）
	设备信息（Identity Object，0x1018）
PDO Mapping Objects	分配接收 PDO（Receive PDO Mapping，0x1600~0x1603）
	分配发送 PDO（Transmit PDO Mapping，0x1A00 to 0x1A03）
Sync Manager Communication	Sync Manager 通讯类型（Sync Manager Communication Type，0x1C00）

Object Dictionaries	
Objects	分配 Sync Manager PDO（Sync Manager PDO Assignment, 0x1C10~0x1C13）
	Sync Manager 同步（Sync Manager Synchronization, 0x1C32~0x1C33）
Manufacturer Specific Objects	伺服驱动器 Parameters （0x2000~0x2FFF）
Device Control	错误代码（Error Code, 0x603F）
	Controlword（0x6040）
	Statusword（0x6041）
	Quick Stop 选项编码（Quick Stop Option Code, 0x605A）
	Shutdown 选项编码（Shutdown Option Code, 0x605B）
	Disable Operation 选项编码（Disable Operation Option Code, 0x605C）
	Halt 选项编码（Halt Option Code, 0x605D）
	运行模式（Modes of Operation, 0x6060）
	显示运行模式（Modes of Operation Display, 0x6061）
Profile Position Mode	目标位置（Target Position, 0x607A）
	软件限位（Software Position Limit, 0x607D）
	最大配置速度（Max.Profile Velocity, 0x607F）
	配置速度（Profile Velocity, 0x6081）
	配置加速度（Profile Acceleration, 0x6083）
	配置减速度（Profile Deceleration, 0x6084）
	Quick Stop 减速时间（Quick Stop Deceleration, 0x6085）
Homing Mode	Home 偏差（Home Offset, 0x607C）
	Homing 方法（Homing Method, 0x6098）
	Homing 速度（Homing Speeds, 0x6099）
	Homing 加速度（Homing Acceleration, 0x609A）
Position Control Function	需求位置值（Position Demand Value, 0x6062）
	内部实际位置值（Position Actual Internal Value, 0x6063）
	实际位置值（Position Actual Value, 0x6064）
	内部需求位置值（Position Demand Internal Value, 0x60FC）
	跟踪误差范围（Following Error Window, 0x6065）
	跟踪误差超时（Following Error Time Out, 0x6066）
	跟踪误差实际值（Following Error Actual Value, 0x60F4）
	位置到达范围（Position Window, 0x6067）
	位置到达时间（Position Window Time, 0x6068）
Cyclic Synchronous Position Mode	速度偏差（Velocity Offset, 0x60B1）
	扭矩偏差（Torque Offset, 0x60B2）

Object Dictionaries	
Profile Velocity/Cyclic Synchronous Velocity Mode	速度需求值（Velocity Demand Value，0x606B）
	速度实际值（Velocity Actual Value，0x606C）
	速度到达范围（Velocity Window，0x606D）
	速度到达时间（Velocity Window Time，0x606E）
	目标速度（Target Velocity，0x60FF）
Digital Inputs/Outputs	数字信号输入（Digital Inputs，0x60FD）
	数字信号输出（Digital Outputs，0x60FE）

▶ **对象组 1000h**

*** 0x1000，设备类型（Device Type）**

显示设备类型与功能种类。

Index 0x1000		Device Type					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	设备类型 Device Type	UDINT	RO	No	-	0x00020192	-

说明

MSB	16 15	LSB
Additional information	Device profile number	

- Additional information: 0x0002（Servo drive）
- Device profile number: 0x0192（DS402）

*** 0x1001，误差记录器（Error Register）**

显示设备的误差记录器数值。把该数值存储于紧急信息中的一个部分之中。

Index 0x1001		Error Register					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Error Register	USINT	RO	No	-	0x00	-

▪ 说明

bit	功能	值（Hex）	设置内容
0	常见错误	0	没有错误
		1	错误
1 to 7	Reserved	-	0 : Always

*** 0x1008，生产设备名称（Manufacturer Device Name）**

包含设备的型号名称。

Index 0x1008	Manufacturer Device Name

Index 0x1008		Manufacturer Device Name					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Manufacturer Device Name	STRING	RO	No	-	0x00	-

*** 0x1009，硬件版本（Hardware Version）**

包含设备的硬件版本。

Index 0x1009		Hardware Version					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Hardware Version	STRING	RO	No	-	-	-

*** 0x100A，软件版本（Software Version）**

包含设备的软件版本。

Index 0x100A		Software Version					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Software Version	STRING	RO	No	-	-	-

*** 0x1018，设备信息（Identity Object）**

包含设备信息。

Index 0x1018		Identity Object					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Number of entries	USINT	RO	No	-	4	-
1	Vendor ID	UDINT	RO	No	-	0x00007595	-
2	Product code	UDINT	RO	No	-	0x0	-
3	Revision number	UDINT	RO	No	-	-	-
4	Serial number	UDINT	RO	No	-	-	-

- PDO Mapping Objects

为了实现通过CANopen over EtherCAT协议进行的实时数据传送,可以把Object映射为适用PDO的Process Data Objects（PDO）。

用于设定收到的PDO映射和发送的PDO映射。显示映射完毕的应用程序Object的信息。

MSB	16 15	8 7	LSB
Object index	Sub-Index	Length	

bit 0-7：映射完毕的 Object 的 bit 长度（ex.32bit 显示为 0x20）
bit 8-15：映射完毕的 Object 的 Sub-Index
bit 16-31：映射完毕的 Object 的 Index

*** 0x1600，分配接收 PDO（Receive PDO Mapping）**

分配接收 PDO 1（1st Receive PDO Mapping）

Index 0x1600		1st Receive PDO Mapping					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Number of entries	USINT	RW	No	0 to 8	5	-
1	Mapping entry 1	UDINT	RW	No	0 to 0xFFFFFFFF	0x60400010	-
2	Mapping entry 2	UDINT	RW	No	0 to 0xFFFFFFFF	0x607A0020	-
3	Mapping entry 3	UDINT	RW	No	0 to 0xFFFFFFFF	0x60FF0020	-
4	Mapping entry 4	UDINT	RW	No	0 to 0xFFFFFFFF	0x60810020	-

*** 0x1A00 to 0x1A03，分配发送 PDO（Transmit PDO Mapping）**

分配发送 PDO 1（1st Transmit PDO Mapping）。

Index 0x1A00		1st Transmit PDO Mapping					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Number of entries	USINT	RW	No	0 to 10	10	-
1	Mapping entry 1	UDINT	RW	No	0 to 0xFFFFFFFF	0x60410010	-
2	Mapping entry 2	UDINT	RW	No	0 to 0xFFFFFFFF	0x60640020	-
3	Mapping entry 3	UDINT	RW	No	0 to 0xFFFFFFFF	0x606C0020	-

Index 0x1A00		1st Transmit PDO Mapping					
4	Mapping entry 4	UDINT	RW	No	0 to 0xFFFFFFFF	0x60610008	-

▶ **Sync Manager Communication Objects**

0x1C00, Sync Manager 通讯类型 (Sync Manager Communication Type)

Index 0x1C00		Sync Manager Communication Type					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Number of entries	USINT	RO	No	-	4	-
1	Communication type sync manager 0	USINT	RO	No	-	1:mailbox receive (Master to slave)	-
2	Communication type sync manager 1	USINT	RO	No	-	2:mailbox send (Slave to master)	-
3	Communication type sync manager 2	USINT	RO	No	-	3:process data output (Master to slave)	-
4	Communication type sync manager 3	USINT	RO	No	-	4:process data input (Slave to master)	

*** 0x1C10 to 0x1C13, Sync Manager PDO Assignment**

分配通过过程数据通讯发送 PDO 的 Sync Manager PDO。

Index 0x1C10		Sync Manager 0 PDO Assignment					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Sync Manager 1 PDO	USINT	RO	No	-	-	-

Index 0x1C10		Sync Manager 0 PDO Assignment					
	Assignment						

Index 0x1C11		Sync Manager 1 PDO Assignment					
Sub Index	Name	Data Type	Acc ess	PDO Mapping	Settin g Range	Initia l value	Un it
0	Sync Manager 1 PDO Assignment	USINT	RO	No	-	-	-

Index 0x1C12		Sync Manager 2 PDO Assignment					
Sub Index	Name	Data Type	Acce ss	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Un it
0	Number of entries	USINT	RO	No	0 to 2	1	-
1	Index of assigned RxPDO 1	UINT	RW	No	0x1600 to 0x1603	0x1601	-

Index 0x1C13		Sync Manager 3 PDO Assignment					
Sub Index	Name	Data Type	Acc ess	PDO Mapping	Settin g Range	Initial value	Unit
0	Number of entries	USINT	RO	No	0 to 2	1	-
1	Index of assigned TxPDO 1	UINT	RW	No	0x1A00 to 0x1A03	0x1A01	-

0x1C12, 0x1C13 在 EtherCAT Pre-Operational 状态下可以变更。
请在分类指数 0 被设为 0 以后，在设定分类指数 1。

*** 0x1C32, Sync Manager 2 同步 (Sync Manager 2 Synchronization)**

Sync Manager 2（过程数据输出）同步 (Sync Manager 2 (Process Data Output) Synchronization)

Index 0x1C32		Sync Manager 2 (Process Data Output) Synchronization					
Sub Index	Name	Data Type	Ac ce ss	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Un it
0	Number of entries	USINT	RO	No	-	10	-
1	Synchroni	UINT	RO	No	-	0:Free-Run	-

Index 0x1C32		Sync Manager 2 (Process Data Output) Synchronization					
	zation modes						
2	Cycle time	UDINT	RO	No	-	Time between Sync0 events [ns]	-
3	Shift time	UDINT	RO	No	-	125000 [ns]	-
4	Synchronization modes supported	UINT	RO	No	-	Bit 0 = 1:Free-Run supported bit 4: 2 = 001: DC Sync0 supported bit 6: 5 = 00: No supported	-
5	Minimum cycle time	UDINT	RO	No	-	62500 [ns]	-
6	Calc and copy time	UDINT	RO	No	-	62500 [ns]	-
9	Delay time	UDINT	RO	No	-	0 [ns]	-
10	Sync0 time	UDINT	RO	No	-	same as 1C32: 02	-
11	Cycle exceeded counter	UDINT	RO	No	-	0	-
13	Shift too short counter	UDINT	RO	No	-	-	-
32	Sync error	BOOL	RO	No	-	-	-

*** 0x1C33, Sync Manager 3 同步 (Sync Manager 3 Synchronization)**

Sync Manager 3（过程数据输入）同步 (Sync Manager 3 (Process Data Intput) Synchronization)

Index 0x1C33		Sync Manager 3(Process Data Intput)Synchronization					
Sub Index	**Name**	**Data Type**	**Access**	**PDO Mapping**	**Setting Range**	**Initial value**	**Unit**
0	Number of entries	USINT	RO	No		10	-
1	Synchronization modes	UINT	RO	No		same as 0x1C32: 01	-
2	Cycle time	UDINT	RO	No		same as 0x1C32: 02	-

3	Shift time	UDINT	RO	No		125000*n [ns] (n = 1, 2, 3...) Range: 0 to (Sync0 event cycle time - 125000)	-
4	Synchronization modes supported	UINT	RO	No		Bit 0 = 1: Free-Run supported bit 4: 2 = 001: DC Sync0 supported Bit 6: 5 = 00: no supported	-
5	Minimum cycle time	UDINT	RO	No	-	same as 0x1C32: 05	-
6	Calc and copy time	UDINT	RO	No	-	62500	-
9	Delay time	UDINT	RO	No	-	0	-
10	Sync0 time	UDINT	RO	No		same as 0x1C32: 10	-
12	SM event missed count	UDINT	RO	No	-	-	-
13	Shift too short counter	UDINT	RO	No	-	-	-
14	Sync error	BOOL	RO	No	-	-	-

▶ **对象组 2000h**

对象组 2000h 即驱动器参数，是第五章参数简表里的参数，这里不详述，驱动器参数与对象组 2000h 的对应表如下。

索引 2000h	参数 Ptxxxx	Type	ACCESS	索引 2000h	参数 Ptxxxx	Type	ACCESS
2000h	Pt0000	UINT	RW	2001h	Pt0001	UINT	RW
2002h	Pt0002	UINT	RW	2003h	Pt0003	UINT	RW
2004h	Pt0004	UINT	RW	2005h	Pt0005	UINT	RW

2006h	Pt0006	UINT	RW	2007h	Pt0007	UINT	RW
2008h	Pt0008	UINT	RW	2009h	Pt0009	UINT	RW
200ah	Pt0010	UINT	RW	200bh	Pt0011	UINT	RW
200ch	Pt0012	UINT	RW	200dh	Pt0013	UINT	RW
200eh	Pt0014	UINT	RW	200fh	Pt0015	UINT	RW
2010h	Pt0016	UINT	RW	2011h	Pt0017	UINT	RW
2012h	Pt0018	UINT	RW	2013h	Pt0019	UINT	RW
2014h	Pt0020	UINT	RW	2015h	Pt0021	UINT	RW
2016h	Pt0022	UINT	RW	2017h	Pt0023	UINT	RW
2018h	Pt0024	UINT	RW	2019h	Pt0025	UINT	RW
201ah	Pt0026	UINT	RW	201bh	Pt0027	UINT	RW
201ch	Pt0028	UINT	RW	201dh	Pt0029	UINT	RW
201eh	Pt0030	UINT	RW	201fh	Pt0031	UINT	RW
2020h	Pt0032	UINT	RW	2021h	Pt0033	UINT	RW
2022h	Pt0034	UINT	RW	2023h	Pt0035	UINT	RW
2024h	Pt0036	UINT	RW	2025h	Pt0037	UINT	RW
2026h	Pt0038	UINT	RW	2027h	Pt0039	UINT	RW
2028h	Pt0040	UINT	RW	2029h	Pt0041	UINT	RW
202ah	Pt0042	UINT	RW	202bh	Pt0043	UINT	RW
202ch	Pt0044	UINT	RW	202dh	Pt0045	UINT	RW
202eh	Pt0046	UINT	RW	202fh	Pt0047	UINT	RW
2030h	Pt0048	UINT	RW	2031h	Pt0049	UINT	RW
2032h	Pt0050	UINT	RW	2033h	Pt0051	UINT	RW
2034h	Pt0052	UINT	RW	2035h	Pt0053	UINT	RW
2036h	Pt0054	UINT	RW	2037h	Pt0055	UINT	RW
2038h	Pt0056	UINT	RW	2039h	Pt0057	UINT	RW
203ah	Pt0058	UINT	RW	203bh	Pt0059	UINT	RW
203ch	Pt0060	UINT	RW	203dh	Pt0061	UINT	RW
203eh	Pt0062	UINT	RW	203fh	Pt0063	UINT	RW
2040h	Pt0064	UINT	RW	2041h	Pt0065	UINT	RW
2042h	Pt0066	UINT	RW	2043h	Pt0067	UINT	RW
2044h	Pt0068	UINT	RW	2045h	Pt0069	UINT	RW
2046h	Pt0070	UINT	RW	2047h	Pt0071	UINT	RW
2048h	Pt0072	UINT	RW	2049h	Pt0073	UINT	RW
204ah	Pt0074	UINT	RW	204bh	Pt0075	UINT	RW
204ch	Pt0076	UINT	RW	204dh	Pt0077	UINT	RW
204eh	Pt0078	UINT	RW	204fh	Pt0079	UINT	RW
2050h	Pt0080	UINT	RW	2051h	Pt0081	UINT	RW
2052h	Pt0082	UINT	RW	2053h	Pt0083	UINT	RW
2054h	Pt0084	UINT	RW	2055h	Pt0085	UINT	RW
2056h	Pt0086	UINT	RW	2057h	Pt0087	UINT	RW

2058h	Pt0088	UINT	RW	2059h	Pt0089	UINT	RW
205ah	Pt0090	UINT	RW	205bh	Pt0091	UINT	RW
205ch	Pt0092	UINT	RW	205dh	Pt0093	UINT	RW
205eh	Pt0094	UINT	RW	205fh	Pt0095	UINT	RW
2060h	Pt0096	UINT	RW	2061h	Pt0097	UINT	RW
2062h	Pt0098	UINT	RW	2063h	Pt0099	UINT	RW
2096h	Pt0150	UINT	RW	2097h	Pt0151	UINT	RW
2098h	Pt0152	UINT	RW	2099h	Pt0153	UINT	RW
209ah	Pt0154	UINT	RW	209bh	Pt0155	UINT	RW
209ch	Pt0156	UINT	RW	209dh	Pt0157	UINT	RW
209eh	Pt0158	UINT	RW	209fh	Pt0159	UINT	RW
20a0h	Pt0160	UINT	RW	20a1h	Pt0161	UINT	RW
20a2h	Pt0162	UINT	RW	20a3h	Pt0163	UINT	RW
20a4h	Pt0164	UINT	RW	20a5h	Pt0165	UINT	RW
2258h	Pt0600	UINT	RW	2259h	Pt0601	UINT	RW
225ah	Pt0602	UINT	RW	225bh	Pt0603	UINT	RW
225ch	Pt0604	UINT	RW	225dh	Pt0605	UINT	RW
225eh	Pt0606	UINT	RW	225fh	Pt0607	UINT	RW
2260h	Pt0608	UINT	RW	2261h	Pt0609	UINT	RW

▶ 对象组 6000h

*** 0x603F，错误代码（Error Code）**

Index 0x603F		Error Code					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Error Code	UINT	RO	Yes	-	0	-

*** 0x6040，Controlword**

Index 0x6040		Controlword					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Controlword	UINT	RW	Yes	0 to 0xFFFF	0	-

Controlword bit 由为控制驱动器状态及运行模式以及制造商特定选项的 bit 构成。

bit	功能	内容
0	Switch on	以下对 bit 0 to 3 的详细说明
1	Enable Voltage	
2	Quick stop	

bit	功能	内容
3	Enable operation	
4 to 6	按运行模式分别设置	以下对 bit 4 to 9 的详细说明
7	Fault 复位	0-> 1:报警/警告 复位
8	Halt	以下对 bit 4 to 9 的详细说明
9	按运行模式分别设置	
10	-	-
11 to 15	-	-

对 bit 0 to 3 和 Bit7 的详细说明

指令	Controlword bit				
	bit 7	bit 3	bit 2	bit 1	bit 0
Shutdown	0	-	1	1	0
Switch on	0	0	1	1	1
Switch on + Enable operation	0	1	1	1	1
Disable voltage	0	-	-	0	-
Quick stop	0	-	0	1	-
Disable operation	0	0	1	1	1
Enable operation	0	1	1	1	1

对 bit 4 to 9 的详细说明

bit 4, 5 and 9: 在 PP(Profile position Mode)适用

bit 9	bit 5	bit 4	内容
0	0	0 → 1	完成当前指定位置运行以后，向下一个指定位置运行
-	1	0 → 1	立即向下一个指定位置运行。
1	0	0 → 1	从当前预备位置，以 profile 速度移向 profile 位置，之后适用下一个位置。

bit 6 and 8: 在 PP(Profile position Mode)中适用

bit	功能	值	内容
6	Abs/rel	0	设置 target 位置为绝对值。
		1	设置目标位置为相对值。
8	Halt	0	开始运行或继续运行。
		1	根据 Halt 选项代码停止运行。 (0x605D)

bit 4, 5, 6, 8 and 9: 在 Homing mode 适用

bit	功能	值	内容
4	Homing operation start	0	不执行 Homing 运行。
		1	正在执行或已经执行 Homing 运行。
5	-	0	-

bit	功能	值	内容
6	-	0	-
8	Halt	0	执行 bit 4 指令
		1	根据 Halt 选项代码停止运行。（0x605D）
9	-	0	Reserved

bit 4, 5, 6, 8 and 9: CSP (Cyclic synchronous position Mode) /CSV (Cyclic synchronous Velocity Mode)中适用

bit	功能	值	内容
4	-	0	-
5	-	0	-
6	-	0	-
8	Halt	0	继续运行。
		1	根据 Halt 选项代码停止运行。（0x605D）
9	-	0	-

bit 4, 5, 6, 8 and 9: Ip(Interpolated position)中适用

bit	功能	值	内容
4	Interpolation 使用	0	Interpolation 不使用
		1	Interpolation 使用
5	-	0	-
6	-	0	-
8	Halt	0	执行 bit 4 指令
		1	根据 Halt 选项代码停止运行。（0x605D）
9	-	0	Reserved

*** bit 4, 5, 6, 8 and 9: 在 Pv(Profile velocity)Mode /Torque Mode 中适用**

bit	功能	值	内容
4	-	0	Reserved
5	-	0	Reserved
6	-	0	Reserved
8	Halt	0	继续运行。
		1	根据 Halt 选项代码停止运行。（0x605D）
9	-	0	Reserved

*** 0x6041, Statusword**

Index 0x6041		Statusword					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Statusword	UINT	RO	Yes	0 to 0xFFFF	0	-

Statusword bit

bit	功能	内容
0	Ready to switch on	请确认以下对 bit 0 to 7 的详细说明
1	Switched on	

bit	功能	内容
2	Operation enabled	
3	Fault	
4	Voltage enabled	
5	Quick stop	
6	Switch on disabled	
7	Warning	
8	-	Reserved
9	Remote	用 Controlword (0x6040)处理
10	Operation mode specific	请确认以下对 bit 10, 12, 13 的详细说明
11	Internal limit active	请确认以下对 bit 11 的详细说明
12 to 13	Operation mode specific	请确认以下对 bit 10, 12, 13 的详细说明
14	Torque limit active	0: no torque limit active 1: torque limit active
15	-	Reserved

对 bit 0 to 7 的详细说明

bit 7	bit 6	bit 5	bit 4	bit 3	bit 2	bit 1	bit 0	Drive State
-	0	-	-	0	0	0	0	Not ready to switch on
-	1	-	-	0	0	0	0	Switch on disabled
-	0	1	-	0	0	0	1	Ready to switch on
-	0	1	-	0	0	1	1	Switched on
-	0	1	-	0	1	1	1	Operation enabled
-	0	0	-	0	1	1	1	Quick stop active
-	0	-	-	1	1	1	1	Fault reaction active
-	0	-	-	1	0	0	0	Fault
-	-	-	1	-	-	-	-	Main Power On
1	-	-	-	-	-	-	-	Warning is occurred

对 bit 11 的详细说明

bit 11: 内部限制使用 目标位置同时适用软件位置限制和内部限制
NOT/POT 接点使用
Interpolation speed 超出（仅在 Ip（Interpolated position）, Csp（cyclic synchronous position）使用）

对 bit 10, 12, 13 的详细说明 Pp(Profile position) Mode

bit	状态	值	内容
10	Target reached	0	Halt (0x6040.8) = 0: 未到达目标位置 Halt (0x6040.8) = 1: 减速
		1	Halt (0x6040.8) = 0: 到达目标位置 Halt (0x6040.8) = 1: 速度为 0

bit	状态	值	内容
12	Set-point acknowledge	0	准备之前的设定点，等候新的设定点
		1	从之前的设定点变更为新的设定点。
13	Following error	0	No following error
		1	Following error

bit 10, 12 and 13: Homing Mode

bit 13	bit 12	bit 10	内容
Homing error	Homing attained	Target reached	
0	0	0	Homing 中
0	0	1	Homing 中断或没有开始
0	1	0	执行 Homing 运行但尚未到达目标
0	1	1	Homing 完成
1	0	0	Homing 发生错误，速度不为 0
1	0	1	Homing 发生错误，速度为 0

bit 10, 12 and 13: Csp (Cyclic synchronous position) /Csv(Cyclic synchronous velocity)

bit	状态	值	内容
10	Target reached	0	目标(position/velocity/torque)未达到
		1	目标(position/velocity/torque)达到
12	Target value ignored	0	目标值(position/velocity/torque)被忽略
		1	目标值用于输入位置限制
13	Following error	0	No following error (Csv/Torque Mode 中始终为 0)
		1	Following error

bit 10, 12 and 13: Pv(Profile velocity) Mode

bit	状态	值	内容
10	Target reached	0	Halt (0x6040.8) = 0: 未到达目标位置 Halt (0x6040.8) = 1: 减速
		1	Halt (0x6040.8) = 0: 到达目标位置 Halt (0x6040.8) = 1: 速度为 0
12	-	0	Reserved
13	-	0	Reserved

*** 0x605A, Quick Stop 选项代码 (Quick Stop Option Code)**

设置 Quick Stop 选项代码

Index 0x605A		Quick Stop Option Code					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Quick Stop Option Code	INT	RW	No	0 to 4	2	-

0x605A 说明

值	内容
0	禁用(transit into Switch On Disabled).
1	根据 Quick stop 减速（0x6085）设置，缓慢减速达到静止。(Switch On Disabled)
2	根据 Quick stop 减速（0x6085）设置，缓慢减速达到静止。(Switch On Disabled)
3	禁用扭矩限制值（Switch On Disabled）

*** 0x605B，Shutdown 选项代码（Shutdown Option Code）**

设置伺服驱动器 Shutdown（Operation Enable state ->Ready to Switch On state）时的操作。

Index 0x605B		Shutdown Option Code					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Shutdown Option Code	INT	RW	No	0 to 1	0	-

0X605B 说明

值	说明
0	禁用
1	减速停止，Switch On Disabled 状态下移动，Ready 状态

*** 0x605C，Disable Operation 选项代码（Disable Operation Option Code）**

设置 Disable Operation 状态（Operation Enable state -> Switched On state）选项代码。

Index 0x605C		Disable Operation Option Code					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Disable Operation Option Code	INT	RW	No	0 to 1	1	-

0x605c 说明

值	内容
0	禁用驱动器功能
1	减速停止，Switch On Disabled 状态下移动，非 Ready 状态

*** 0x605D，Halt 选项代码（Halt Option Code）**

Halt 选项代码设置从 Operation Enable state 移动到 Switched On state 时的操作。

Index 0x605D		Halt Option Code					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Halt Option Code	INT	RW	No	0 to 4	1	-

0X605D 说明

值	内容
1	减速停止，Operation Enabled 状态
2	以 Quick stop 减速时间达到减速停止，Operation Enabled 状态
3	以扭矩限制达到减速停止，Operation Enabled 状态

*** 0x605E，Faul 操作选项编码（Fault Reaction Option Code）**

为保护伺服驱动器驱动系统，设置 Fault 操作方法。

Index 0x605D		Fault Reaction Option Code					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Fault Reaction Option Code	INT	RW	No	0	0	-

0X605E 说明

值	内容
0	禁用伺服驱动器功能。保持电机自由转动状态(Turns the servo Off.)

*** 0x6060，运行模式（Modes of Operation）**

设置伺服驱动器运行模式，接通电源以后在主服务器设置运行模式。

伺服驱动器提供以下几种运行模式。

Index 0x6060		Modes of Operation					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Modes of Operation	SINT	RW	Yes	0 to 10	0	-

0x6060 说明

值	名称	内容
0	-	No mode change/no mode assigned
1	Pp	Profile Position mode
2	-	Reserved (keep last mode)
3	Pv	Profile Velocity mode
6	Hm	Homing mode
8	Csp	Cyclic Sync Position mode
9	Csv	Cyclic Sync Velocity mode
Other	-	Reserved (keep last mode)

*** 0x6061，显示运行模式（Modes of Operation Display）**

显示当前运行模式。

显示的值与运行模式(0x6060)相同。

Index 0x6061		Modes of Operation Display					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit

Index 0x6061		Modes of Operation Display					
0	Modes of Operation Display	SINT	RO	Yes	0 to 10	0	-

* 0x6062, 需求位置值 (Position Demand Value)

用户者自定义位置单位显示需求的位置值。

Index 0x6062		Position Demand Value					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Position Demand Value	DINT	RO	Yes	-	-	[Pos. unit]

* 0x6063, 内部实际位置值 (Position Actual Internal Value)

以编码器脉冲单位显示内部实际位置值。

Index 0x6063		Position Actual Internal Value					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Position Actual Internal Value	DINT	RO	Yes	-	-	[Pulse]

* 0x6064, 实际位置值 (Positin Actual Value)

以用户自定义位置单位显示实际位置值。

Index 0x6064		Position Actual Value					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Position Actual Value	DINT	RO	Yes	-	-	[Pos. unit]

* 0x6065, 跟踪误差范围(Following Error Window)

设置 Following Error(Statusword, 0x6041.13)的跟踪误差范围。

Index 0x6065		Following Error Window					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Following Error Window	UDINT	RW	No	0 to 1073741823	5242880	[Pos. unit]

* 0x6066, 跟踪误差超时 (Following Error Time Out)

设置跟踪误差超时。

Index 0x6066	Following Error Time Out

Index 0x6066		Following Error Time Out					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Following Error Time Out	UINT	RW	No	0 to 65535	0	[ms]

*** 0x6067,位置到达范围(Position Window)**

设置目标位置到达范围。

若在位置到达时间(0x6068)内达到位置到达范围(0x6067)，则把 Statusword(0x6041)的 bit 10 Set 为 1。

Index 0x6067		Position Window					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Position Window	UDINT	RW	No	0 to 1073741823	30	[Pos.unit]

*** 0x6068,位置到达时间(Positin Window Time)**

设置目标位置到达时间。

若在位置到达时间(0x6068)内达到位置到达范围(0x6067),则把 Statusword(0x6041)的 bit 10 Set 为 1。

Index 0x6068		Position Window Time					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Position Window Time	UINT	RW	No	0 to 65535	0	[ms]

*** 0x606B,要求速度值(Velocity Demand Value)**

显示位置限制器输出速度或者 Trajectory Generator 的输出速度。

Index 0x606B		Velocity Demand Value					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Velocity Demand Value	DINT	RO	Yes	-	-	[Vel. unit]

*** 0x606C,实际速度值(Velocity Actual Value)**

以用户自定义位置单位显示实际速度值。

Index 0x606C		Velocity Actual Value					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Velocity Actual	DINT	RO	Yes	-	-	[Vel.uni

Index 0x606C		Velocity Actual Value					
	Value						t]

* 0x606D, 速度到达范围(Velocity Window)

设置速度到达范围。

目标速度与实际速度之差停留在速度到达范围(0x606D)以内，持续与速度到达时间(0x606E)等同的时间，则把 Statusword(0x6041)的 bit 10 设为 1。

以用户自定义单位进行设置。

Index 0x606D		Velocity Window					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Velocity Window	UINT	RW	No	0 to 65535	20000	[Vel.unit]

* 0x606E, 速度到达时间(Velocity Window Time)

设置速度到达时间。

目标速度与实际速度之差停留在速度到达范围(0x606D)以内，持续与速度到达时间(0x606E)等同的时间，则把 Statusword(0x6041)的 bit 10 设为 1。

Index 0x606E		Velocity Window Time					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Velocity Window Time	UINT	RW	No	0 to 65535	0	[ms]

* 0x607A, 目标位置(Target Position)

在 Pp(Profile Position mode)和 Csp(Cyclic Synchronous Position mode)设置目标位置。

在 Pp(Profile Position mode)下根据绝对坐标，相对坐标不同，作为 Controlword 的 abs/rel 标志适用，在 Csp 中始终以绝对值适用。

Index 0x607A		Target Position					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Target Position	DINT	RW	Yes	-2147483648 to +2147483647	0	-

* 0x607C, Home 偏移(Home Offset)

设置绝对式编码器或者绝对值外部刻度原点和实际位置值(Position actual value , 0x6064)的，与零位置的偏差。

Index 0x607C		Home Offset					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Home Offset	DINT	RW	No	-536870912 to	0	[Pos. unit]

Index 0x607C		Home Offset					
					+536870911		

增量式编码器

找到 Home 位置或者处于 Home 位置时，移动与 Home 偏移值相等的量以后所处的位置为零点位置。

绝对式编码器

连接绝对是编码器的情况下，Home 偏移值会添加载绝对位置(实际位置值)上。

*** 0x607D,软件限位(Software Position Limit)**

设置软件限位。

需求位置值(0x6062)与实际位置值(0x6064)的范围被限制，并对这范围每次都进行新目标位置确认。

软件限位值对机械原点始终是相对的。

最小软件限位值是逆旋转侧，最大软件限位值时正旋转侧的限位值。

Index 0x607D		Software Position Limit					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Number of entries	USINT	RO	No	-	2	-
1	Min.position limit	DINT	RW	No	-536870912 to 536870911	0	[Pos. unit]
2	Max.position limit	DINT	RW	No	-536870912 to 536870911	0	[Pos. unit]

*** 0x607F, 最大 profile 速度(Max.Profile Velocity)**

Index 0x607F		Max.Profile Velocity					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Max.Profile Velocity	UDINT	RW	Yes	0 to 4294967295	2147483647	[Vel.unit]

设置以 Profile Mode 运行的最大 Profile 速度。

*** 0x6081,Profile 速度(Profile Velocity)**

在 Profile Mode 下设置 Profile 速度。

Index 0x6081		Profile Velocity					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Profile Velocity	UDINT	RW	Yes	0 to 4294967295	0	[Vel.unit]

* 0x6083,Profile 加速度(Profile Acceleration)

在 Profile Mode 下设置加速度。

Index 0x6083		Profile Acceleration					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Profile Acceleration	UDINT	RW	No	0 to 4294967295	1000	[Acc.unit]

* 0x6084,Profile 减速度(Profile Deceleration)

Profile Mode 下设置减速度。

Index 0x6084		Profile Deceleration					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Profile Deceleration	UDINT	RW	No	0 to 4294967295	1000	[Acc.unit]

* 0x6085, Quick Stop 减速度(Quick Stop Deceleration)

Quick stop 选项编码(0x605A)设置为 2 的情况下，设置 Quick Stop 时所使用的减速度。

Index 0x6085		Quick Stop Deceleration					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Quick Stop Deceleration	UDINT	RW	No	0 to 4294967295	1000	[Acc.unit]

* 0x6087,扭矩倾斜度(Torque Slope)

在 Profile Torque 模式下，扭矩倾斜度设置为电机额定扭矩 0.1%单位的每秒变化量。

Index 0x6087		Torque Slope					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Torque Slope	UDINT	RW	Yes	0 to 4294967295	1000	[0.1%/s]

* 0x6098, Homing 方法(Homing Method)

设置 Homing 方法。“参照 5.4 Homing.”

Index 0x6098		Homing Method					
Sub	Name	Data	Acc	PDO	Settin	Initia	Un

Index 0x6098		Homing Method					
Index		Type	ess	Mapping	g Range	l value	it
0	Homing Method	SINT	RW	Yes	0 to 35	35	-

0x6098 说明

值	内容
0	禁用
1	利用零位脉冲和逆向极限接点的 Homing。
2	利用零位脉冲和正向极限接点的 Homing。
7 to 14	利用零位脉冲和 home 接点的 Homing。
24	同方法 8(不利用零位脉冲)
28	同方法 12(不利用零位脉冲)
33, 34	用零位脉冲 Homing。
35	以当前位置 Homing。

* 0x6099, Homing 速度(Homing Speeds)

Homing 时适用的速度以用户自定义速度单位进行设置。

Index 0x6099		Homing Speeds					
Sub Index	Name	Data Type	Acc ess	PDO Mapping	Settin g Range	Initia l value	Unit
0	Number of entries	USINT	RO	No	-	2	-
1	Speed during search for switch	UDINT	RW	Yes	0 to 4294967 295	500000	[Vel .uni t]
2	Speed during search for zero	UDINT	RW	Yes	0 to 4294967 295	100000	[Vel .uni t]

* 0x609A, Homing 加速度(Homing Acceleration)

Homing 时适用的加速度以用户自定义加速度单位进行设置。

Index 0x609A		Homing Acceleration					
Sub Index	Name	Data Type	Acc ess	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Homing Accelerat ion	UDINT	RW	No	0 to 4294967 295	1000	[Acc. unit]

* 0x60B1,速度偏差(Velocity Offset)

Csp(Cyclic Synchronous Position) Mode 下设置速度前馈值。

在 Csp(Cyclic Synchronous Position) Mode 下设置添加于速度 Reference 的偏差值。

Index 0x60B1	Velocity Offset

Index 0x60B1		Velocity Offset					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Velocity Offset	DINT	RW	Yes	-2147483648 to +2147483647	0	[Vel.unit]

* 0x60B2, 扭矩偏差(Torque Offset)

在 Csp(Cyclic Synchronous Position)的 Csv(Cyclic Synchronous Velocity) Mode 下设置扭矩前馈值。设置添加于扭矩 Reference 的偏差值。

Index 0x60B2		Torque Offset					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Torque Offset	INT	RW	Yes	-32768 to +32767	0	[0.1%]

* 0x60B8,触摸探头功能(Touch Probe Function)

设置触摸探头功能。

Index 0x60B8		Touch Probe Function					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Touch Probe Function	UINT	RW	Yes	0 to 0xFFFF	0	-

Data Description

bit	Value	Definition
0	0	禁用触摸探头 1
	1	使用触摸探头 1
1	0	单触发模式(读取第一个触摸探头的触发事件)
	1	连续触发模式(读取触摸探头各位置上的触发事件。)
2	0	触发触摸探头 1 的输入。
	1	触发零位脉冲信号。
3	-	Reserved
4	0	禁用触摸探头 1 的正边界抽样
	1	使用触摸探头 1 的正边界抽样
5	0	禁用触摸探头 1 的负边界抽样
	1	使用触摸探头 1 的负边界抽样
6 to 7	-	Reserved
8	0	禁用触摸探头 2
	1	使用触摸探头 2
9	0	单触发模式(读取第一个触摸探头的触发事件)

bit	Value	Definition
	1	连续触发模式(读取触摸探头各位置上的触发事件。)
10	0	触发触摸探头 2 的输入。
	1	触发零位脉冲信号。
11	-	Reserved
12	0	禁用触摸探头 2 的正边界抽样
	1	使用触摸探头 2 的正边界抽样
13	0	禁用触摸探头 2 的正边界抽样
	1	使用触摸探头 2 的正边界抽样
14 to 15	-	Reserved

*** 0x60B9, 触摸探头状态(Touch Probe Status)**

显示触摸探头状态。

Index 0x60B8		Touch Probe Status					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Touch Probe Status	UINT	RO	Yes	-	0	-

Data Description

bit	Value	Definition
0	0	禁用触摸探头 1
	1	使用触摸探头 1
1	0	不保存触摸探头 1 正边界位置值
	1	保存触摸探头 1 正边界位置值
2	0	不保存触摸探头 1 负边界位置值
	1	保存触摸探头 1 负边界位置值
3 to 5	-	Reserved
6	0, 1	保存触摸探头 1 正边界上的所有更新值
7	0, 1	保存触摸探头 1 负边界上的所有更新值
8	0	禁用触摸探头 2
	1	使用触摸探头 2
9	0	不保存触摸探头 2 负边界位置值
	1	保存触摸探头 2 负边界位置值
10	0	不保存触摸探头 2 负边界位置值
	1	保存触摸探头 2 负边界位置值
11 to 13	-	Reserved
14		保存触摸探头 2 正边界上的所有更新值
15	1	保存触摸探头 2 正边界上的所有更新值

连续触发模式下，bit 6,7, 14,15(触摸探头的正/负边界所有更新值被保存)被 toggle。

要解除触摸探头状态(0x60B9)的 bit 1,2,9,10(保存触摸探头 1, 2 的正/负边界位置值)，就要先 Disable 触摸探头功能(0x60B8)的 bit 4,5,12,13(使用触摸探头 1,2 的正/负边界抽样)再 Enable Toggle 即可。

* 0x60BA, 触摸探头 1 正边界位置值(Touch Probe 1 Positive Edge Position Value)

触摸探头 2 的正边界位置值以用户自定义单位显示。

Index 0x60BA		Touch Probe 1 Positive Edge Position Value					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Touch Probe 1 Positive Edge Position Value	DINT	RO	Yes	-	-	[Pos.unit]

* 0x60BB, 触摸探头 1 负边界位置值(Touch Probe 1 Negative Edge Position Value)

触摸探头 1 的负边界位置值以用户自定义单位显示。

Index 0x60BB		Touch Probe 1 Negative Edge Position Value					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Touch Probe 1 Negative Edge Position Value	DINT	RO	Yes	-	-	[Pos.unit]

* 0x60BC, 触摸探头 2 正边界位置值(Touch Probe 2 Positive Edge Position Value)

触摸探头 2 的正边界位置值以用户自定义单位显示。

Index 0x60BC		Touch Probe 2 Positive Edge Position Value					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Touch Probe 2 Positive Edge Position Value	DINT	RO	Yes	-	-	[Pos.unit]

* 0x60BD,触摸探头 2 负边界位置值(Touch Probe 2 Negative Edge Position Value)

触摸探头 2 的负边界位置值以用户自定义单位显示。

Index 0x60BD		Touch Probe 2 Negative Edge Position Value					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit

Index 0x60BD		Touch Probe 2 Negative Edge Position Value					
0	Touch Probe 2 Negative Edge Position Value	DINT	RO	Yes	-	-	[Pos.unit]

*** 0x60C1,插值数据记录(Interpolation Data Record)**

记录 Ip(Interpolated Position) Mode 的插值数据。

Index 0x60C1		Interpolation Data Record					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Number of entries	USINT	RO	No	-	1	-
1	Interpolation data record	DINT	RW	Yes	-2147483648 to +2147483647	-	[Pos.unit]

*** 0x60C2,插补周期(Interpolation Time Period)**

设置插补位置的更新周期。

DC Sync0 mode 下插补周期自动设置为 Sync0 循环时间。

DC Free-run mode 下插补周期设置为主服务器的应用循环时间。

插补周期在 Switch on Disabled 状态下可以进行变更。

Index 0x60C2		Interpolation time period					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Number of entries	USINT	RO	No	-	2	-
1	Interpolation time period	USINT	RW	No	1 to 250	125	-
2	Interpolation time index	SINT	RW	No	-6 to -3	-6	-

*** 0x60F4,跟踪误差实际值(Following Error Actual Value)**

Following Error 发生时显示跟踪误差实际值。

Index 0x60F4		Following Error Actual Value					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit

Index 0x60F4		Following Error Actual Value					
0	Following Error Actual Value	DINT	RO	Yes	-	-	[Pos.unit]

* 0x60FC,内部需求位置值(Position Demand Internal Value)

Position Mode 显示 Trajectory generator 输出的值。此值将作为编码器的增量值。

Index 0x60FC		Position Demand Internal Value					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Position Demand Internal Value	DINT	RO	Yes	-	-	[Pulse]

* 0x60FD, 数字信号输入(Digital Input)

显示伺服驱动器的 SIGN 数字信号输入状态。

Index 0x60FD		Digital Inputs					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Digital Inputs	UDINT	RO	Yes	-	0	-

说明

bit	输入	内容
0	NOT:反转限制开关	0:Off,1:On
1	POT:正转限制开关	0:Off,1:On
2	HOME 开关	0:Off,1:On
3-15	-	Reserved
16	DI#1:SIGN-20pin	0:Off,1:On
17	DI#2:SIGN-04pin	0:Off,1:On
18	DI#3:SIGN-18pin	0:Off,1:On
19	DI#4:SIGN-02pin	0:Off,1:On
20	DI#5:SIGN-01pin	0:Off,1:On
21	DI#6:SIGN-03pin	0:Off,1:On
22	DI#7:SIGN-19pin	0:Off,1:On
23	DI#8:SIGN-17pin	0:Off,1:On
24to31	-	Reserved

* 0x60FE, 数字信号输出(Digital Output)

显示伺服驱动器的 SIGN 数字信号输出状态。

Sub-Index 1 用于控制实际输出状态。

Sub-Index 2 定义被激活的 Sub-Index 1 的逻辑。

Index 0x60FE		Digital Outputs					
Sub	Name	Data	Acc	PDO	Setting	Initial	Un

Index 0x60FE		Digital Outputs					
Index		Type	ess	Mapping	Range	value	it
0	Number of entries	USINT	RO	No		2	-
1	Physical outputs	UDINT	RW	Yes	0 to 0xFFFFFFFF	0	-
2	bit mask	UDINT	RW	No	0 to 0xFFFFFFFF	0x000C0000	-

Physical output 说明

bit	输出	内容
0 to 15	-	Reserved
16	DO#1:SIGN 33-34 pin	Hardware 输出状态(0:off, 1:on).
17	DO#2:SIGN 31-32 pin	Hardware 输出状态(0:off, 1:on).
18	DO#3:SIGN 35-36 pin	Hardware 输出状态(0:off, 1:on).
19	DO#4:SIGN 37-38 pin	Hardware 输出状态(0:off, 1:on).
20	DO#5:SIGN 39-40 pin	Hardware 输出状态(0:off, 1:on).
21to31	-	Reserved

Output mask 说明

bit	输出	内容
0to15	-	Reserved
16	DO#1:SIGN 33-34 pin	DO#1 输出使能 1:Enable 0:Disable
17	DO#2:SIGN 31-32 pin	DO#2 输出使能 1:Enable 0:Disable
18	DO#3:SIGN 35-36 pin	DO#3 输出使能 1:Enable 0:Disable
19	DO#4:SIGN 37-38 pin	DO#4 输出使能 1:Enable 0:Disable
20	DO#5:SIGN 39-40 pin	DO#5 输出使能 1:Enable 0:Disable
21to31	-	Reserved

*** 0x60FF, 目标速度(Target Velocity)**

在 Pv(Profile Velocity), Csv(Cyclic Synchronous Velocity)下设置用户自定义的[Vel.unit]单位的目标速度。

Index 0x60FF		Target Velocity					
Sub Index	Name	Data Type	Access	PDO Mapping	Setting Range	Initial value	Unit
0	Target Velocity	DINT	RW	Yes	-2147483648 to +2147483647	0	[Vel.unit]

我用心 您放心