



# D5V CANopen系列低压伺服 用户手册

深圳锐特机电技术有限公司  
Shenzhen Rteligent Technology Co.,Ltd

地址：深圳市宝安区西乡街道南昌社区兴裕路锐特科技园A栋5楼

总机：0755-29503086

销售专线：400-6822-996

邮箱：sales@szruitech.com

官网：www.rteligent.com



扫码关注官方微信公众号

## 前言

首先感谢您购买 D5V CANopen 系列 V5.0 伺服驱动器！

D5V 系列伺服驱动器产品是锐特机电技术有限公司研制的中小功率的低压伺服驱动器。该系列产品功率范围为 0.4~1.5KW，支持多种通讯协议：MODBUS 通讯协议、CAN 通讯协议、EtherCAT 通讯协议。搭配通讯型绝对式编码器的电机，运行安静平稳，定位控制更加精准。适用于印刷电路板打孔机、搬运机械、食品加工机械、机床、传送机械等自动化设备，实现快速精确的位置控制、速度控制、转矩控制。

本手册为 D5V CANopen 系列 V5.0 伺服驱动器的综合用户手册，提供产品安全信息、机械及电气安装说明、调试应用及维护指导。对于初次使用的用户，请认真阅读本手册。若对一些功能及性能方面有所疑惑，请咨询我公司的技术支持人员以获得帮助。

由于致力于伺服驱动器的不断改善，因此本公司提供的资料如有变更，恕不另行通知。

# 手册版本变更记录

日期	变更后版本	变更内容
2024. 11. 21	V5. 0	第五版产品更新
2025. 07. 30	V5. 0	第七章：增加 RUN/ERR 状态指示灯的说明
2025. 08. 11	V5. 1	对象字典 60FF 的范围修正 ( $-2^{31}$ 至 $(2^{31}-1)$ )
2026. 02. 05	V5. 2	第 39 种回零方式与第 3 种回零合并为一种 第 3. 2 章节、主电路输入端口定义修正
2026. 02. 05	V5. 2	第 5. 2. 1 章节和第 6. 4 章节、6040h 控制字 bit2 说明修正 第 5. 2. 2 章节和第 6. 4 章节、6041h 状态字的说明修正

# 目录

前言	- 1 -
手册版本变更记录	- 3 -
目录	- 4 -
安全提醒	- 8 -
1 产品信息	- 10 -
1.1 低压伺服驱动器介绍	- 10 -
1.1.1 低压伺服驱动器命名	- 10 -
1.1.2 低压伺服驱动器规格	- 11 -
1.2 低压伺服电机介绍	- 13 -
1.2.1 低压伺服电机命名	- 13 -
1.2.2 低压伺服电机规格	- 13 -
1.2.3 编码器类型	- 13 -
1.3 制动电阻使用说明	- 14 -
1.4 配件	- 15 -
1.4.1 电机线和编码器线	- 15 -
1.4.2 Type-C 调试线	- 16 -
1.4.3 CAN 通讯线（需要确定定义）	- 16 -
2 安装	- 17 -
2.1 低压伺服驱动器的安装	- 17 -
2.1.1 使用环境	- 17 -
2.1.2 尺寸	- 18 -
2.1.3 安装注意事项	- 20 -
2.2 低压伺服电机的安装	- 21 -
2.2.1 使用环境	- 21 -
2.2.2 尺寸	- 22 -
2.2.3 安装注意事项	- 25 -
3 接线	- 26 -
3.1 驱动器示意图	- 26 -
3.2 主电路输入接口	- 27 -
3.3 编码器信号接口-X4	- 29 -
3.4 控制信号接口-X3	- 30 -

3.4.1 位置指令输入信号 .....	30
3.4.2 数字量输入信号 .....	32
3.4.3 数字量输出信号 .....	33
3.4.4 抱闸输出信号 .....	34
3.5 电气接线的抗干扰对策 .....	34
4 通信网络配置 .....	36
4.1 CANopen 协议概述 .....	36
4.1.1 对象字典 .....	36
4.1.2 通信对象 .....	36
4.1.3 通信对象标识符 .....	38
4.2 通信设置 .....	39
4.3 网络管理 (NMT) .....	39
4.3.1 NMT 服务 .....	39
4.3.2 NMT 错误控制 .....	41
4.4 服务数据对象 (SDO) .....	42
4.5 过程数据对象 (PDO) .....	45
4.5.1 PDO 传输框架 .....	45
4.5.2 PDO 对象 .....	46
4.5.3 PDO 通信参数 .....	46
4.5.4 PDO 映射参数 .....	47
4.6 同步对象 (SYNC) .....	47
4.6.1 同步发生器 .....	48
4.6.2 同步对象传输框架 .....	48
4.7 紧急对象服务 (EMCY) .....	48
5 控制模式 .....	50
5.1 基本设定 .....	50
5.1.1 转换因子设置 .....	50
5.2 伺服状态设置 .....	53
5.2.1 控制字 6040h .....	55
5.2.2 状态字 6041h .....	56
5.3 伺服模式设置 .....	58
5.3.1 伺服模式介绍 .....	58
5.3.2 模式切换 .....	60
5.4 周期同步位置模式 (CSP) .....	60

5.4.1	相关对象	- 61 -
5.4.2	相关功能设置	- 62 -
5.4.3	建议配置	- 64 -
5.5	周期同步速度模式 (CSV)	- 64 -
5.5.1	相关对象	- 64 -
5.5.2	相关功能设置	- 67 -
5.5.3	建议配置	- 67 -
5.6	周期同步转矩模式 (CST)	- 67 -
5.6.1	相关对象	- 67 -
5.6.2	相关功能设置	- 70 -
5.6.3	建议配置	- 70 -
5.7	轮廓位置模式 (PP)	- 71 -
5.7.1	相关对象	- 71 -
5.7.2	相关功能设置	- 73 -
5.7.3	位置曲线发生器	- 73 -
5.7.4	建议配置	- 74 -
5.8	轮廓速度模式 (PV)	- 75 -
5.8.1	相关对象	- 75 -
5.8.2	相关功能设置	- 76 -
5.8.3	建议配置	- 77 -
5.9	轮廓转矩模式 (PT)	- 77 -
5.9.1	相关对象	- 77 -
5.9.2	相关功能设置	- 79 -
5.9.3	建议配置	- 79 -
5.10	原点回归模式 (HM)	- 80 -
5.10.1	相关对象	- 80 -
5.10.2	回零操作介绍	- 83 -
5.10.3	建议配置	- 106 -
5.11	辅助功能介绍	- 106 -
5.11.1	探针功能	- 106 -
6	对象字典详细说明	- 109 -
6.1	对象字典分类说明	- 109 -
6.2	通信参数详细说明 (1000h 组)	- 111 -
6.3	制造商定义参数详细说明 (2000h 组)	- 119 -

---

6.3.1 伺服参数	- 119 -
6.3.2 基本控制参数	- 123 -
6.3.3 输入/输出参数	- 135 -
6.3.4 位置控制参数	- 139 -
6.3.5 速度控制参数	- 142 -
6.3.6 转矩控制参数	- 146 -
6.3.7 增益参数	- 149 -
6.3.8 自整定参数	- 153 -
6.3.9 通讯参数	- 156 -
6.3.10 辅助功能参数	- 160 -
6.3.11 监控参数	- 162 -
6.4 子协议定义参数详细说明（6000h 组）	- 168 -
7 故障处理	- 182 -
7.1 LED 指示与故障代码关系	- 182 -
7.2 故障代码	- 184 -

# 安全提醒

## ■ 安全注意事项

1. 在切断供电电源 5 分钟以上，再进行驱动器的拆装。否则会因残留电压而导致触电。
2. 请绝对不要触摸伺服驱动器内部，否则可能会导致触电。
3. 请在电源端子的连接部进行绝缘处理，否则可能会导致触电。
4. 伺服驱动器的接地端子必须接地，否则可能会导致触电。
5. 请勿损伤或用力拉动线缆，也不要使线缆承受过大的力、放在重物下面或者夹起来。否则可能会导致触电，导致产品停止动作或者烧坏。
6. 除非指定人员，否则不要进行设置、拆卸与修理，否则可能会导致触电或者受伤。
7. 请勿在通电状态下拆下外罩、线缆、连接器及选配件，否则可能会导致触电，损坏驱动器。
8. 请按本手册要求的步骤进行试运行。
9. 在伺服电机和机械连接的状态下，如果发生操作错误，则不仅会造成机械损坏，还可能导致人身事故。
10. 除特殊用途以外，请勿更改最大转速值。若不小心更改，则可能损坏机械或导致伤害。
11. 通电时和电源切断后的一段时间内，伺服驱动器的散热片、外接制动电阻、伺服电机等可能出现高温，请勿触摸，否则可能会造成烫伤。为防止疏忽导致手或者部件（如线缆等）与之发生接触，请采取安装外壳等安全对策。
12. 在伺服电机运行时，请绝对不要触摸其旋转部位，否则可能会受伤。
13. 安装在配套机械上开始运行时，请事先将伺服电机置于可随时禁止停止的状态，否则可能会受伤。
14. 请在机械侧设置停止装置，以确保安全。
15. 带抱闸的伺服电机的抱闸不是用于确保安全的停止装置。如不设置停止装置，可能会导致受伤。
16. 如果在运行过程中发生瞬间停电后又恢复供电的情况，则机械可能会突然再启动，因此请勿靠近机械。

17. 请采取措施以确保再启动时不会危及到人身安全，否则可能会导致受伤。
18. 请绝对不要对本产品进行改造，否则可能会导致受伤或机械损伤。
19. 请将伺服驱动器、伺服电机、外接制动电阻安装在不可燃物上，否则可能会引发火灾。
20. 在电源和伺服驱动器的主回路电源间，请务必连接电磁接触器和无熔丝断路器。否则在伺服驱动器发生故障时，无法切断大电流从而引发火灾。
21. 在伺服驱动器以及伺服电机内部，请勿混入油、脂等可燃性异物和螺丝、金属片等导电性异物，否则可能引发火灾等事故。

## ■ 确认产品到货时的注意事项

确认项目	说明
到货产品是否与您订购的产品型号相符？	包装箱内含有您订购的机器，请通过伺服电机、伺服驱动器的铭牌型号进行确认。
产品是否有损坏的地方？	请查看产品外表，产品在运输过程中是否有破损现象。若发现某种遗漏或损坏，请速与本公司或您的供货商联系。
伺服电机旋转是否顺畅？	能够用手轻轻转动则属于正常。带抱闸的伺服电机除外。

## ■ 包装清单

序号	物料清单
1	D5V CANopen 伺服驱动器*一台
2	低压伺服电机*一台
3	电机配套动力延长线*一条
4	电机配套编码器延长线*一条
5	抱闸电机用抱闸延长线*一条（带抱闸电机专用）（选配）
6	驱动器调试软件通讯线*一条（选配）

# 1 产品信息

## 1.1 低压伺服驱动器介绍

### 1.1.1 低压伺服驱动器命名

D 5 V 120 C  
① ② ③ ④ ⑤

<p><b>① 产品系列</b> R: 锐特R系列伺服 S: 锐特S系列伺服(经济型) D: 锐特D系列低压直流伺服</p>	<p><b>② 产品版本</b> 5: 第5代伺服</p>	<p><b>③ 电压等级</b> L: 220V AC H: 380V AC D: 110V AC V: 24V~70V DC</p>
<p><b>④ 额定电流</b> 120: 12A 250: 25A 380: 38A</p>	<p><b>⑤ 产品类型</b> 缺省: 脉冲 E: EtherCAT总线 C: CANopen + RS485 Modbus</p>	

## 低压伺服驱动器规格

### 1. 基本规格

驱动器型号	D5V120C	D5V250C	D5V380C
通讯功能	CANopen & RS485		
过载能力	伺服支持 3 倍过载		
适配功率	400W	750W	1500W
额定电流	12A	25A	38A
最大电流	36A	75A	114A
输入电源	直流 24~70V		
尺寸代码	A 型		B 型
尺寸	175*98*33		201*190.5*33
制动电阻功能	制动电阻外接		

## 2. 电气参数

项目		描述
控制方式		IPM PWM 控制, SVPWM 驱动方式
编码器反馈		绝对值编码器
隔离功能		电源/通讯隔离; 编码器输入隔离; 数字量输入/输出隔离
保护功能		过压、欠压、过流、过载、过热、过速、通讯异常、寄存器异常、编码器错误等
参数设置		RTServoStudioV5
掉电保持		保持所有可选参数
速度变动率 (额定转速下)	负载变动率	0~100%: 0.1%以下
	电压变动率	额定电压±10%: 0%
	温度变动率	25±25℃: ±0.1%以下
数字量输入 (6 路 DI)		正方向行程限位、反方向行程限位、锁存信号、原点信号等。 注: 可通过软件配置参数分配引脚功能, 输入有效逻辑电平
数字量输出 (2 路 DO)		伺服准备好、报警输出、制动器释放、指令完成输出、定位完成输出、速度到达、转矩限制到达等。 注: 可通过软件配置参数分配引脚功能, 输出有效逻辑电平
软启动/停止		可设定 0~10s/1000rpm 加减速
S 曲线加减速速度		可在 pp 及 pv 模式下设定 S 曲线加减速时间
回原功能		可指定速度、加速度及原点复位方法, 支持 25 种回原模式。
探针功能		以高速数字量输入位置锁存信号为事件触发信号, 沿有效可以为参数化事件存储当前轴位置, 该位置数据将由控制系统立即存储, 不会出现因为延时而导致漏触发。
制动电阻保护功能		可设置内外制动电阻阻值及功率, 驱动内部自动计算限制制动管放电的输出占空比, 防止驱动器及制动电阻过热而损坏。
绝对值多圈数据清零		可通过上位机通讯或按键面板清除编码器的多圈数据。
可选参数是否存储到 EEPROM		通信更改参数可设是否直接保存至 EEPROM
监控功能		内部示波器, 在 Windows 的应用软件上, 可监控运行参数, 如速度、位置、电压、电流等
指令平滑方式		速度控制模式: 低通滤波, 平滑时间常数 0~2500 (x10us)
力矩限制 (速度控制模式)		内部参数
速度限制 (转矩控制模式)		
前馈补偿		0~1000% (设定分辨率 1%)
到位误差设定		0~32767 指令单位 (设定分辨率为 1 指令单位)
电子齿轮比	N	1/200<N/M<200。
	M	

## 1.2 低压伺服电机介绍

### 1.2.1 低压伺服电机命名

TSNA
06
J
06
30
A
H -
48
Z

1
2
3
4
5
6
7
8
9

- |   |  |                                    |
|---|--|------------------------------------|
| <p><b>1 锐特TSN低压伺服电机</b><br/>A:五对极/银白色</p>                                 | <p><b>4 电机额定扭矩</b><br/>06:0.6Nm 13:1.3Nm</p> | <p><b>7 动力线端子代码</b><br/>可省略</p>    |
| <p><b>2 电机法兰尺寸</b><br/>06:60mm 13:130mm</p>                               | <p><b>5 电机额定转速</b><br/>30:3000rpm</p>        | <p><b>8 电机额定电压</b><br/>48: 48V</p> |
| <p><b>3 编码器分辨率</b><br/>J:17位磁编单圈绝对值<br/>G:17位磁编多圈绝对值<br/>L:23位光编多圈绝对值</p> | <p><b>6 油封有无</b><br/>A:有 B:无</p>             | <p><b>9 刹车代号</b><br/>Z:带刹车</p>     |

注意：型号命名规则仅用于型号含义解释，具体可选型号请参照详情页。

### 1.2.2 低压伺服电机规格

#### 1. 基本规格

法兰 (mm)	型号	功率	机身長 (mm)	加刹车机身長 (mm)
40	TS□A-04J0130A-48	50W	61.5	-
	TS□A-04J0330A-48	100W	81.5	110
60	TS□A-06J0630A-48	200W	80	109
	TS□A-06J1330A-48	400W	98	127
80	TS□A-08J2430A-48	750W	107	144
	TS□A-08J3230A-48	1000W	127	163
	TS□A-13J5030A-48	1.5KW	148	172

◆ 注意：编码器标配 17bit 磁编，23bit 光编可选，均可选多圈绝对值规格

#### ◆ 电气参数

项目	内容
额定电压	48VDC
编码器类型	17 位磁编/23 位光编可选

### 1.2.3 编码器类型

#### 1. 编码器的选用规格

编码器代号	描述
J	单圈绝对值 17 位磁性编码器
H	单圈绝对值 23 位光电编码器
G	多圈绝对值 17 位磁性编码器
L	多圈绝对值 23 位光电编码器

## 2. 编码器的性能选择说明

- ◆ 编码器作为伺服电机的位置计数装置，其反馈的电机位置和速度信息为驱动器的控制提供了最重要的依据。显而易见的是，高分辨率的编码器，能够将电机一圈内的运动“切割”成更小的单位，因此高分辨率的编码器能够提供更高的精度信息。
- ◆ 绝对值编码器可以反馈编码器的绝对圈数，可以外接电池让电机的位置信息在驱动器断电后依旧保持，一般应用在在在某些高精度精确定位的场合。
- ◆ 受制于编码器制造工艺和伺服驱动器采集能力，我司提供最高为 23 位的光电编码器，最高分辨率是 8388608。实际使用时，因为工况的原因，我们可以选择稍低一点分辨率的编码器，在保证一定精度的同时降低电机的成本。因此，请根据您的实际情况合理选择伺服电机所装配的编码器规格。

## 1.3 制动电阻使用说明

当电机的出力矩和转速的方向相反时，它代表能量从负载端传回至驱动器内。此能量回馈到直流母线中的电容使得其电压值往上升。当上升到某一值时，电容不能够完全吸收回馈的能量，此时需要制动电阻来消耗。制动电阻连接 P+和 Br 端口，驱动器自带有一定功率的制动电阻，当驱动器自带电阻不足以吸收制动能耗时，使用者也可以外接更大功率的制动电阻。此时仅需将驱动器自带的制动电阻替换为大功率的制动电阻即可。

### 制动电阻的规格

驱动器型号	D5V120C	D5V250C	D5V380C
适配电机功率	50W~400W	750W	1KW~2.3KW
连续电流	12A	25	38A
最大电流	36A	75A	114A
容许制动功率	-	400W	
外接制动电阻最小阻值	-	3 欧	

### 制动电阻的配置参考

如上表所述，驱动器的制动能量最先回到直流母线中，当反馈叠加的电压超过驱动器设定参考值（即直流母线电容最大吸收容量），制动能量进入制动电阻。当驱动器自带的制动电阻不能满足泄放要求，则需要更换更大规格的制动电阻。制动电阻的功率需要大于驱动器自带制动电阻的功率，制动电阻的阻值需要满足一定的要求，最小阻值不要低于上表列出的最下限。一般而言，负载惯量越大，加减速时间越短，则制动能量越大，需要的制动电阻功率也越大。

## 1.4 配件

### 1.4.1 电机线和编码器线

#### 1. 配线配套表

##### (1) AMP 插头型电机配线（40/60/80 机座）

◆ 注意：100W 电机的电机线型号为 SMS4-□□□！

线缆类型	线缆长度		
	3 米	5 米	8 米
电机线	DMH4-030□	DMH4-050□	DMH4-080□
单圈绝对值编码器线	SES4-030	SES4-050	SES4-080
多圈绝对值编码器线	SES6-030	SES6-050	SES6-080
抱闸线	SBS2-030	SBS2-050	SBS2-080

##### (2) 航空插头型电机配线（110/130 机座）

线缆类型	线缆长度		
	3 米	5 米	8 米
电机线	DMH4-030□	DMH4-050□	DMH4-080□
单圈绝对值编码器线	SEH4-030	SEH4-050	SEH4-080
多圈绝对值编码器线	SEH6-030	SEH6-050	SEH6-080
抱闸线（选配）	SBH2-030	SBH2-050	SBH2-080

◆ 注意：配线以 3 米为标准配置，如需其他尺寸请在订货时说明。

#### 2. 电机配线要求

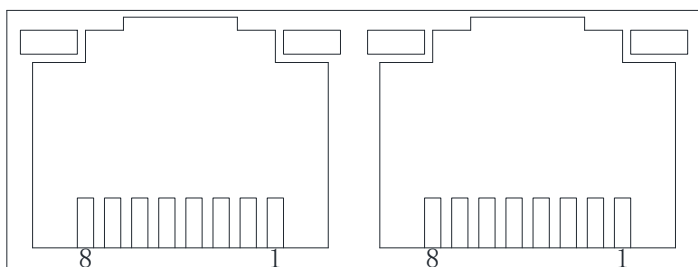
- ◆ 电机动力线需满足一定的电流承载要求，法兰 40/60/80mm 电机使用  $0.5\text{mm}^2$  以上线径规格，法兰 110/130mm 电机使用  $0.75\text{mm}^2$  以上线径规格。
- ◆ 电机编码器线需要满足屏蔽隔离的要求，标准配置  $0.14\text{mm}^2$  线径、双绞、带屏蔽层线缆。
- ◆ 拖链或者类似使用环境，请务必使用符合要求的柔性线缆，以保证伺服系统的正常运行。
- ◆ 安装在拖链中的线缆需要保持一定的空间，不要人为的增加线缆折弯角度。

3.

### 1.4.2 Type-C 调试线

请自备 Type-C 调试线，驱动程序请联系售后或官网下载。

### 1.4.3 CAN 通讯线（需要确定定义）



信号名称	针脚号	描述	
通信信号	TX+	1	数据发送+
	TX-	2	数据发送-
	RX+	3	数据接收+
	CAN_H	4	CAN 通讯端口
	CAN_L	5	
	RX-	6	数据接收-
	DGND	7	GND 信号
	-	8	-

## 2 安装

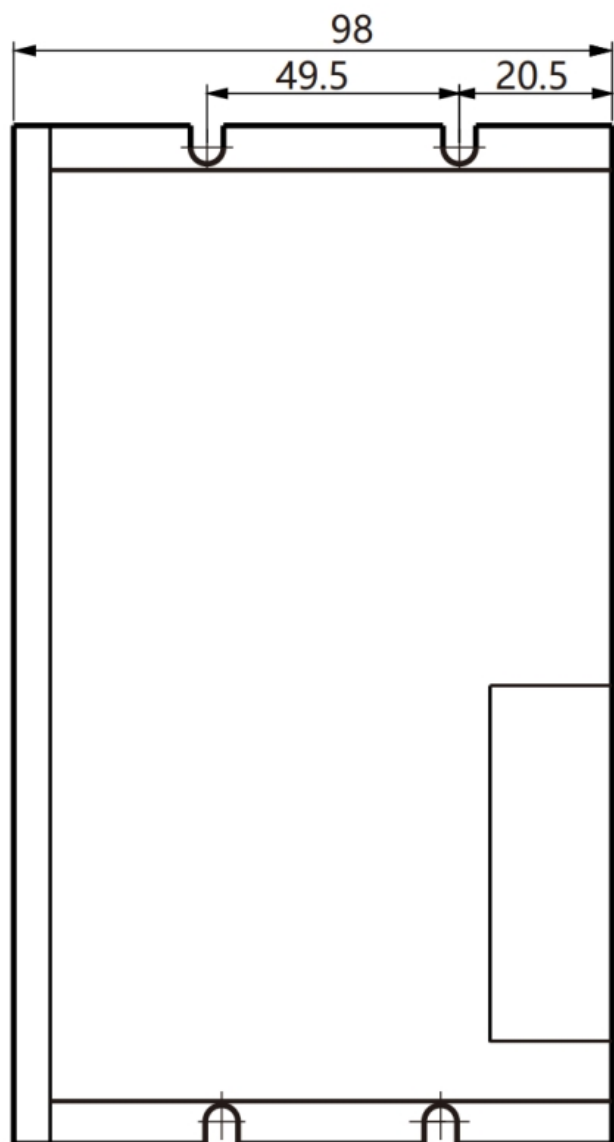
### 2.1 低压伺服驱动器的安装

#### 2.1.1 使用环境

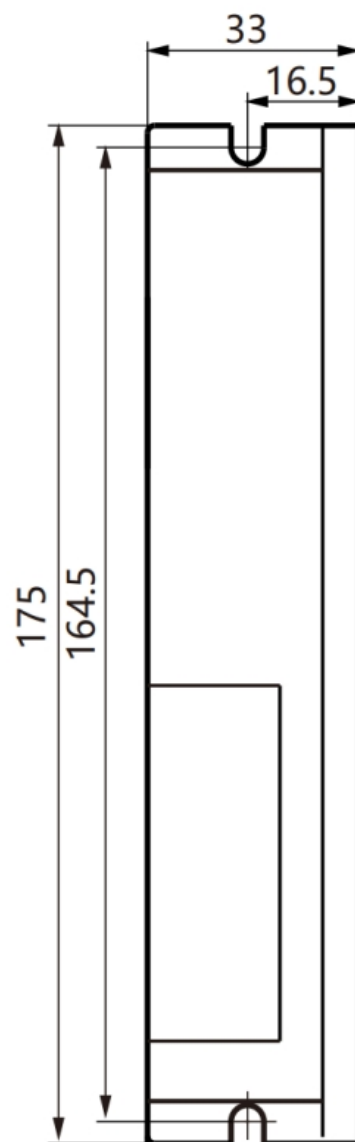
项目	要求
工作温度	0℃ ~ +45℃
存储温度	-20℃ ~ +70℃
环境湿度	工作/保存 ≤90% RH 无结露
抗振动	10~57Hz 3.5mm, 57~150Hz 1g
大气环境	无腐蚀性气体、易燃气体、油雾或尘埃等, 86-106kpa
海拔高度	海拔 ≤1000m

## 2.1.2 尺寸

(1) A 型: D5V120C, D5V250C (单位: mm)

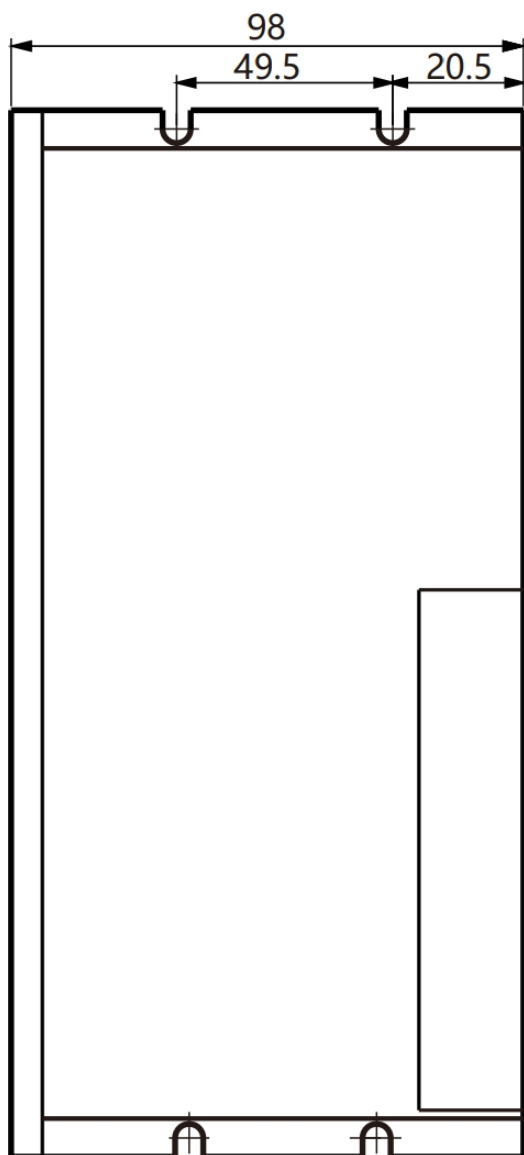


正面安装

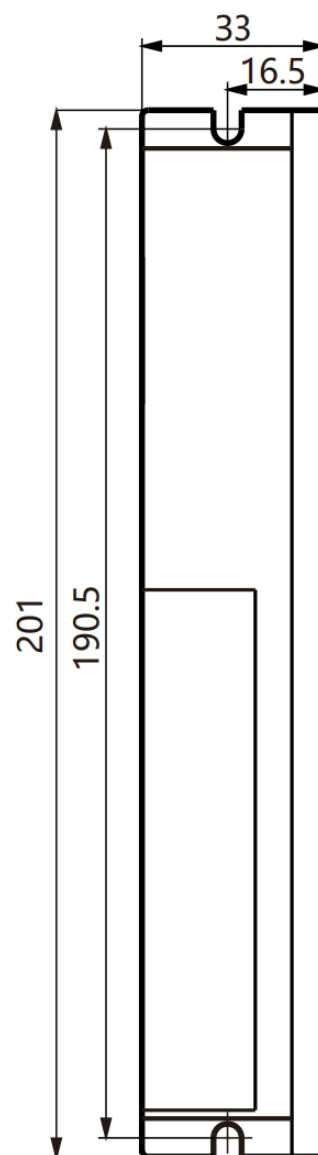


侧面安装

(2) B 型: D5V380C (单位: mm)



正面安装



侧面安装

### 2.1.3 安装注意事项

- ◆ 请将驱动器安装在无日晒雨淋的电气柜中。
- ◆ 请勿将驱动器置于腐蚀性或其他有害环境中。
- ◆ 请保证安装方向与墙壁垂直，请使用自然风对流或风扇对伺服驱动器进行冷却。通过 2~4 处（根据容量不同安装孔的数量不同）安装孔，将伺服驱动器牢固地固定在安装面上。安装时请将驱动器正面面向操作人员，并使其垂直于墙壁。安装时请注意避免钻孔屑及其它异物落入驱动器内部，否则可能导致驱动器故障。
- ◆ 多台驱动器安装于控制柜内时，请注意摆放位置需要保留足够的空间，以取得足够好的散热效果。
- ◆ 请务必将接地端子接地，否则可能有触电或者干扰而产生误动作的危险。
- ◆ 驱动器安装附近有振动源时（冲床），若无法避免，请使用振动吸收器或加装防振橡胶垫片。
- ◆ 驱动器附近有大型磁性开关、熔接机等噪声干扰源时，容易使驱动器受到外界干扰而造成误动作，此时需要加装噪声滤波器，但噪声滤波器会增加漏电流，因此需要在驱动器的输入端装上绝缘变压器。



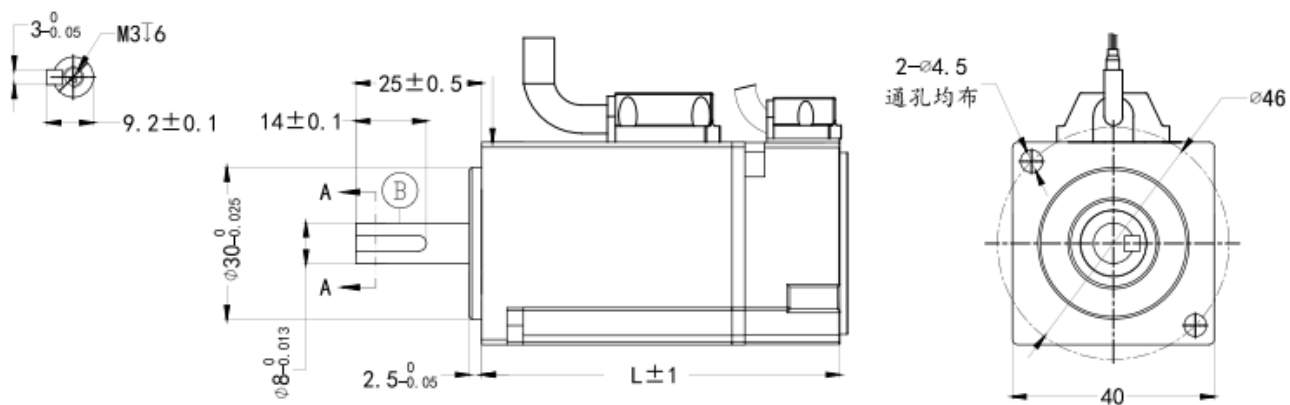
## 2.2 低压伺服电机的安装

### 2.2.1 使用环境

项目	要求
使用环境温度	0~40° C
存储温度	-20~60° C
使用/存储湿度	90%RH 以下（不结露）
耐振动/耐冲击强度	49m/s <sup>2</sup> /196m/s <sup>2</sup>
防护等级	IP65
海拔高度	低于 1000m

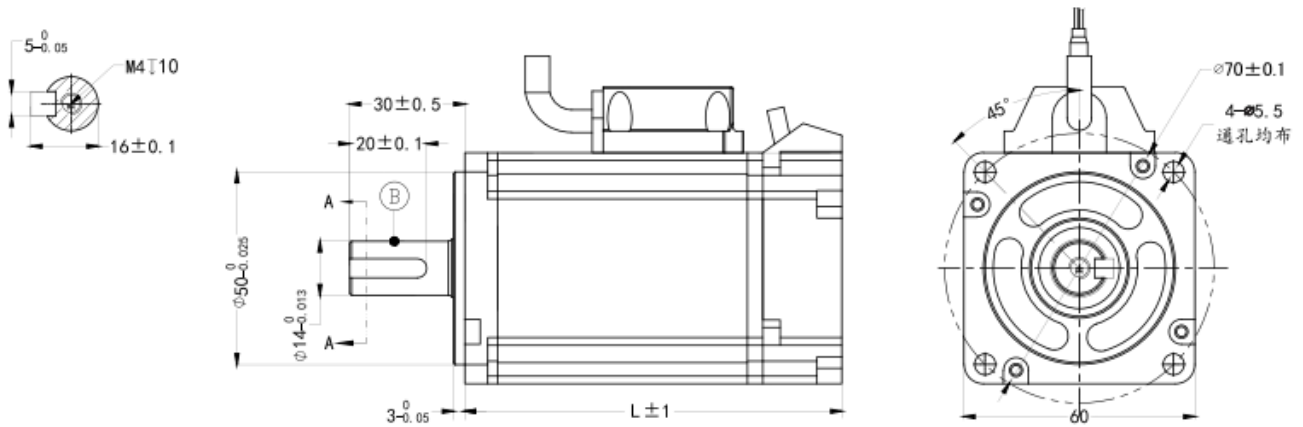
## 2.2.2 尺寸

### 1. 40 机座 (AMP 插头出线\*)



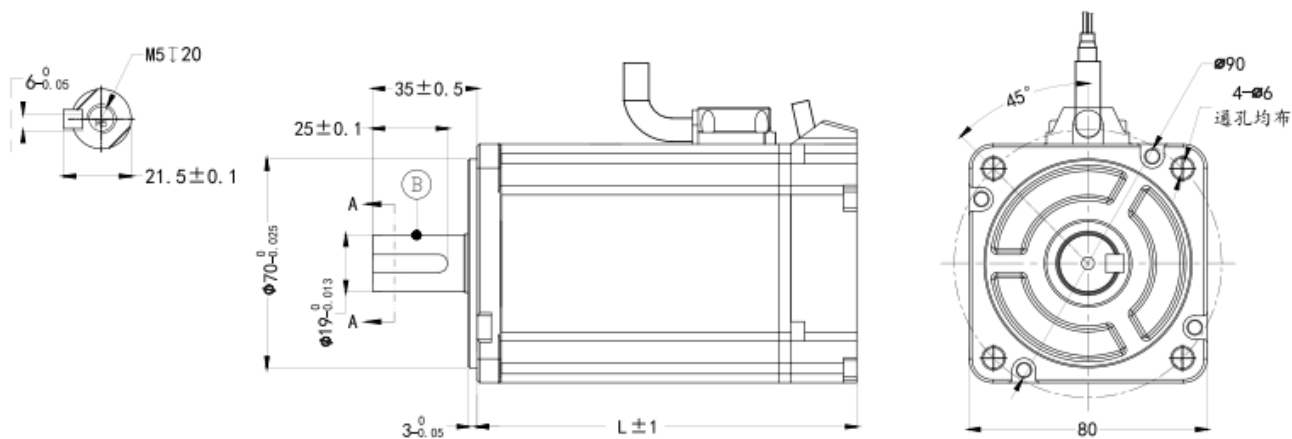
描述	型号	机身长 mm	重量 Kg
50W	TS□A-04J0130A-48	61.5	0.35
100W	TS□A-04J0330A-48	81.5	0.46
100W 带刹车	TS□A-04J0330A-48Z	110	0.66

## 2. 60 机座 (AMP 插头出线\*)



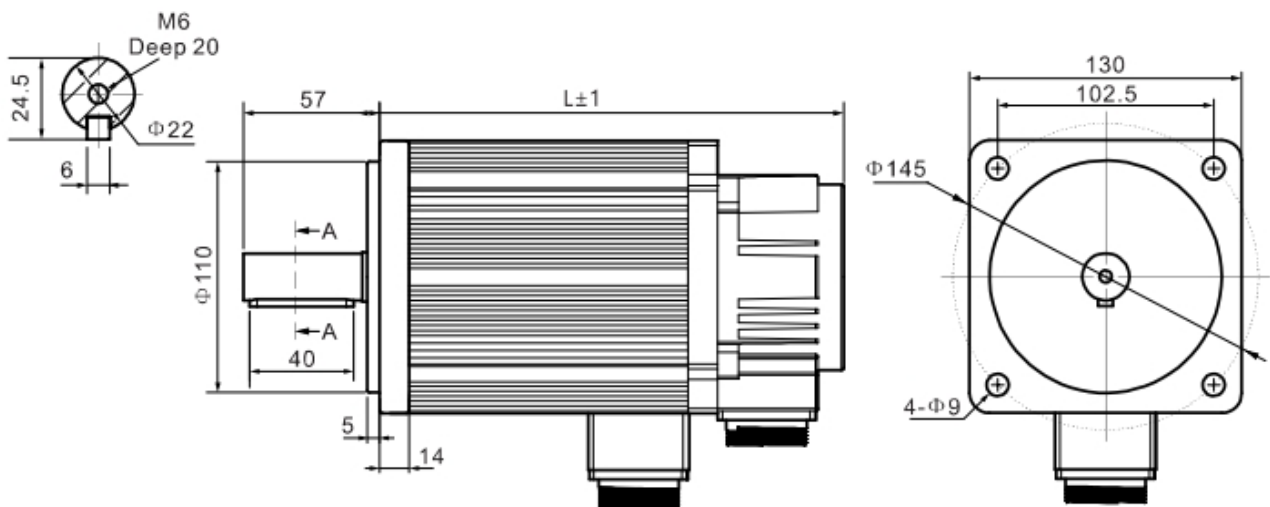
描述	型号	机身長 mm	重量 Kg
200W	TS□A-06J0630A-48	80	0.84
400W	TS□A-06J1330A-48	98	1.19
200W 带刹车	TS□A-06J0630A-48Z	109	1.21
400W 带刹车	TS□A-06J1330A-48Z	127	1.56

### 3. 80 机座 (AMP 插头出线\*)



描述	型号	机身長 mm	重量 Kg
750W	TS□A-08J2430A-48	107	2.27
1000W	TS□A-08J3230A-48	127	2.95
750W 带刹车	TS□A-08J2430A-48Z	144	3.05
1000W 带刹车	TS□A-08J3230A-48Z	163	3.73

## 4. 130 机座（航空插头出线\*）



描述	型号	机身長 mm	重量 Kg
1.5KW	TS□A-13J5030A-48	148	6.5
1.5KW 带刹车	TS□A-13J6025A-Z	172	-

备注：

AMP 插头出线规格为“4 孔电机线+9 孔编码器线+2 孔刹车线”

航空插头出线规格为“4 孔电机线+7 孔编码器线+2 孔刹车线”

## 2.2.3 安装注意事项

- ◆ 请保证安装方向与墙壁垂直，请使用自然风对流或风扇对伺服驱动器进行冷却。通过 2~4 处（根据容量不同安装孔的数量不同）安装孔，将伺服驱动器牢固地固定在安装面上。安装时请将驱动器正面面向操作人员，并使其垂直于墙壁。安装时请注意避免钻孔屑及其它异物落入驱动器内部，否则可能导致驱动器故障。
- ◆ 多台驱动器安装于控制柜内时，请注意摆放位置需要保留足够的空间，以取得足够好的散热效果。
- ◆ 请务必将接地端子接地，否则可能有触电或者干扰而产生误动作的危险。
- ◆ 驱动器安装附近有振动源时（冲床），若无法避免，请使用振动吸收器或加装防振橡胶垫片。
- ◆ 驱动器附近有大型磁性开关、熔接机等噪声干扰源时，容易使驱动器受到外界干扰而造成误动作，此时需要加装噪声滤波器，但噪声滤波器会增加漏电流，因此需要在驱动器的输入端装上绝缘变压器。

### 3 接线

#### 3.1 驱动器示意图



## 3.2 主电路输入接口

### (1) A/B 型低压伺服驱动器主回路输入接口定义

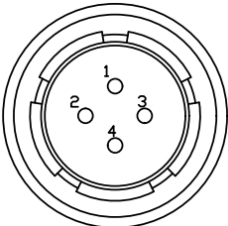
端子记号	名称	说明
DC+ (RB+)	供电电源输入端子	驱动器供电电源输入端子，电压在直流 24-70V 范围内
DC-		
DC+ (RB+)	制动电阻端子	连接能耗制动电阻
RB-		
U	低压伺服电机连接端子	低压伺服电机连接端子，必须与电机 U、V、W、PE 端子对应连接
V		
W		
PE		

#### 电路配线注意事项：

- ◆ 不能将输入电源线连接到输出端 U、V、W，否则引起伺服驱动器损坏。
- ◆ 请勿将电源线和信号线从同一管道内穿过或捆扎在一起，为避免干扰，两者应距离 30cm 以上。
- ◆ 请勿频繁 ON/OFF 电源，在需要反复的连续 ON/OFF 电源时，请控制在 1 分钟 1 次以下。由于伺服驱动器的电源部分带有电容，在 ON 电源时，会流过较大的充电电流（充电时间 0.2s）。频繁地 ON/OFF 电源，则会造成伺服驱动器内部的主电路元件性能下降。
- ◆ 请将伺服驱动器与大地可靠连接、并尽可能使用大线径的 PE 线，保证接地电阻小于 100 欧姆。
- ◆ 建议电源经噪声滤波器供电，提高抗干扰能力。
- ◆ 请安装非熔断型（NFB）断路器，使驱动器故障时能及时切断外部电源。
- ◆ 请勿在接线端子螺丝松动或者线缆松动的情况下上电使用伺服驱动器，否则容易引发火灾。

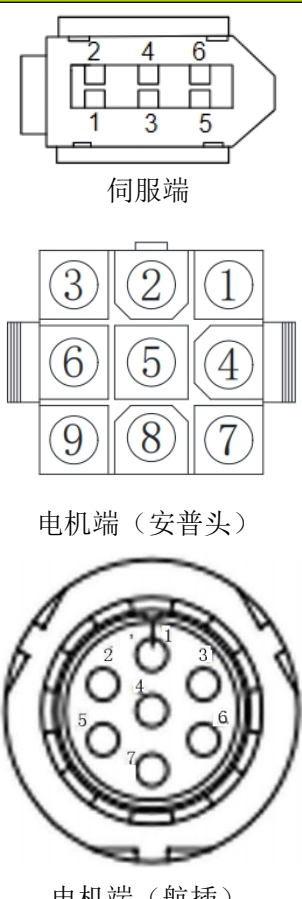

### (2) 正视伺服电机动力线延长线电机侧端子，它们的端子定义序号如下示意图所示

连接器	引脚编号	引脚定义
	1	U
	2	V
	3	W

电机侧（安普头）	4	PE
 <p>电机侧（航插）</p>	1	PE
	2	U
	3	V
	4	W

### 3.3 编码器信号接口-X4

正视伺服编码器延长线伺服侧和电机侧端子，它们的端子定义序号如下示意图所示：

端子记号	连接器	伺服端	电机端		名称
			安普头	航插	
CN2	 <p>伺服端</p> <p>电机端（安普头）</p> <p>电机端（航插）</p>	1	2	7	电源输出正极：+5V
		2	3	5	电源输出正极：0V
		-	6	3	编码器电池：BAT+
		-	7	2	编码器电池：BAT-
		5	4	6	编码器总线信号：SD+
		6	5	4	编码器总线信号：SD-
	外壳	1	1	PE 接地（屏蔽层）	
 注意	编码器 PE 接地线切勿与编码器信号线短接，否则会导致伺服驱动器不能正常工作				

备注：

请选购锐特标准配置线缆 SE 系列线缆或同等规格以上的型号线材。

编码器线缆尽量远离设备其他大电流回路，以防止干扰

编码器接插件请勿放置于拖链中，以防止接头处的连接不良，多圈绝对值编码器配线附带两根电池接头，选购时注意电池的保护

线缆放置于拖链中需注意分布空间，避免折弯角度过大和因此导致的线缆寿命的减小。

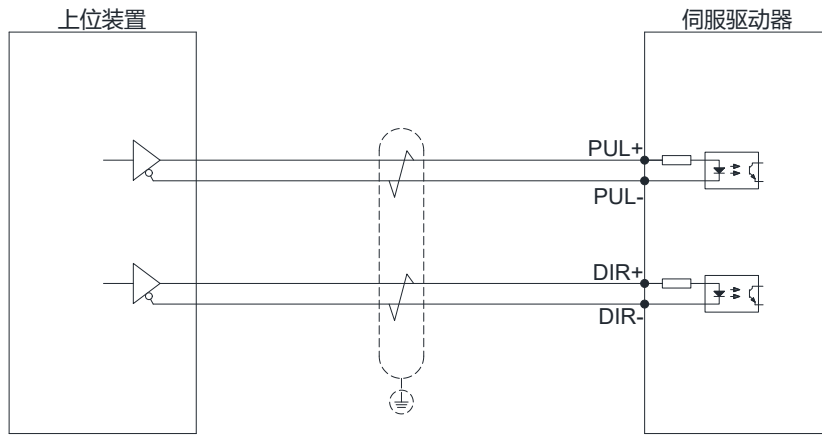
### 3.4 控制信号接口-X3

#### 3.4.1 位置指令输入信号

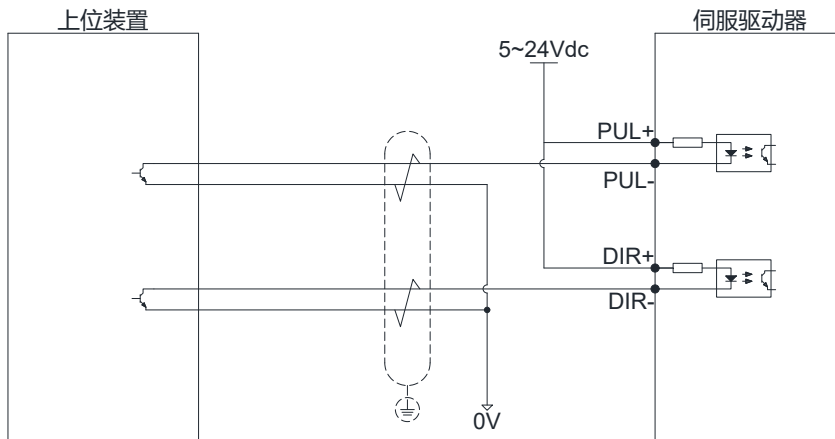
注：仅在 D5V 脉冲型号/RS485 型号驱动器上可接脉冲输入信号：

信号名称		引脚号	功能
位置指令	PUL+	1	外部指令脉冲输入端子，输入脉冲形式有： 脉冲+方向、 CW/CCW 脉冲 注：信号端子可接受 5V~24V 信号，无需串接电阻
	PUL-	3	
	DIR+	5	
	DIR-	7	

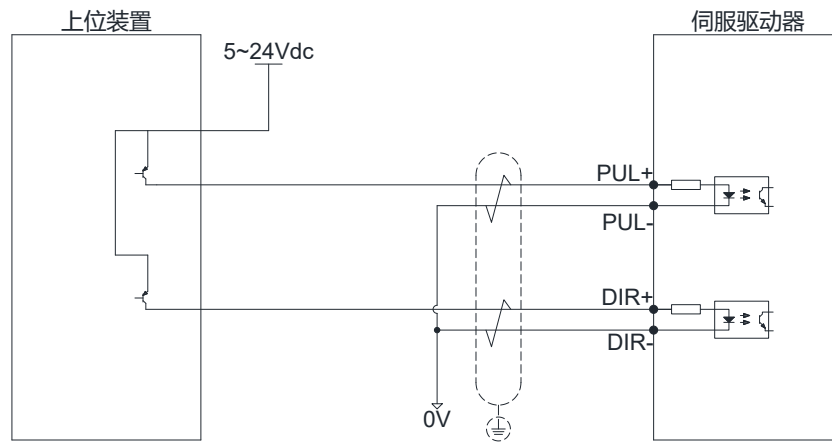
##### (1) 差分脉冲信号



##### (2) 单端共阳极信号



##### (3) 单端共阴极信号



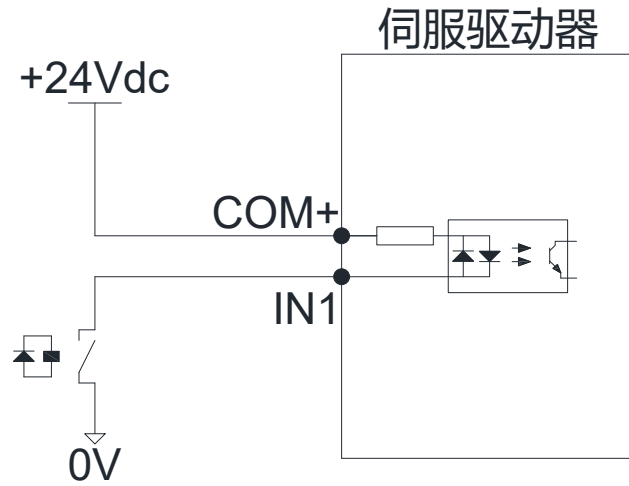
### 3.4.2 数字量输入信号

D5V 系列 CAN 总线型号驱动器：

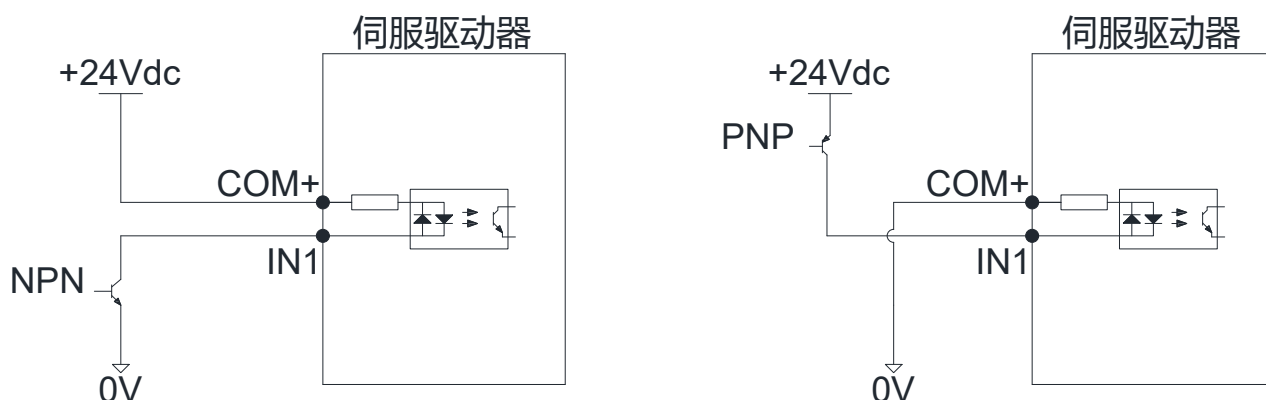
信号名称	默认功能	针脚号	功能
	COM24V+	2	输入端子公共端
通用输入输出	IN1	4	正限位
	IN2	6	负限位
	IN3	8	原点
	IN4	10	急停
	IN5+	1	探针 1
	IN5-		
	IN6+	5	探针 2
	IN6-		

IN5、IN6 接口电路和 PUL、DIR 一致，可以参考位置指令输入信号接线说明。IN1~IN4 的接口电路一致，以 IN1 为例说明。

上位机装置为继电器输出时



上位机装置为集电极开路输出时



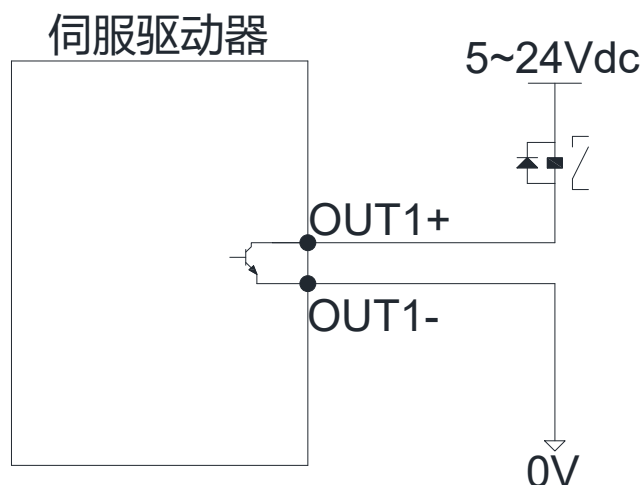
注：不支持 NPN 与 PNP 混用

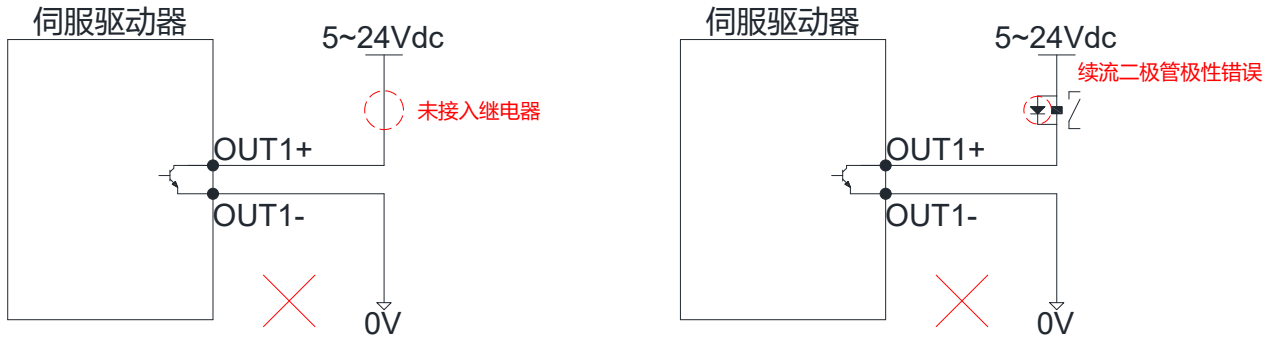
### 3.4.3 数字量输出信号

信号名称		默认功能	针脚号	功能
通用输入输出	OUT1+	ALM	9	报警输出
	OUT1-		11	
	OUT2+	HOME_DONE	13	回零完成
	OUT2-		15	

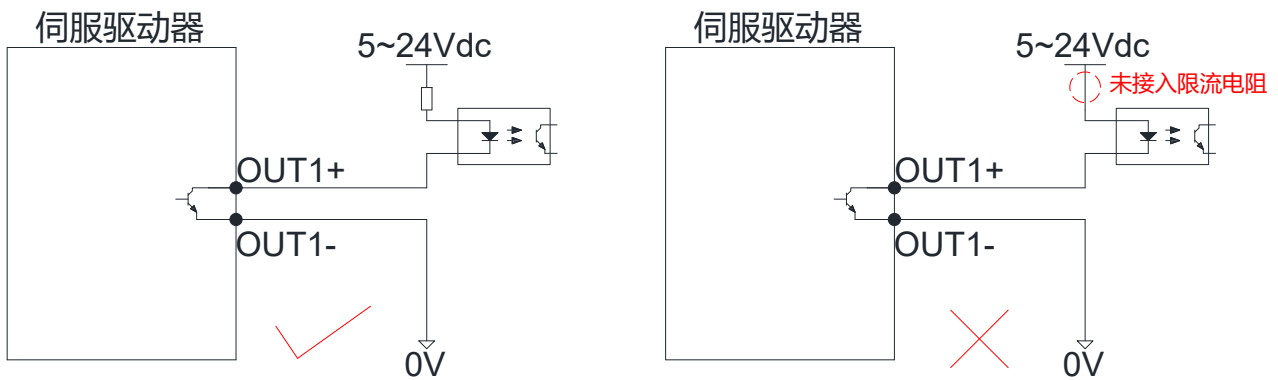
OUT1、OUT2 接口电路一致，以 OUT1 为例说明。

上位机装置为继电器输入时



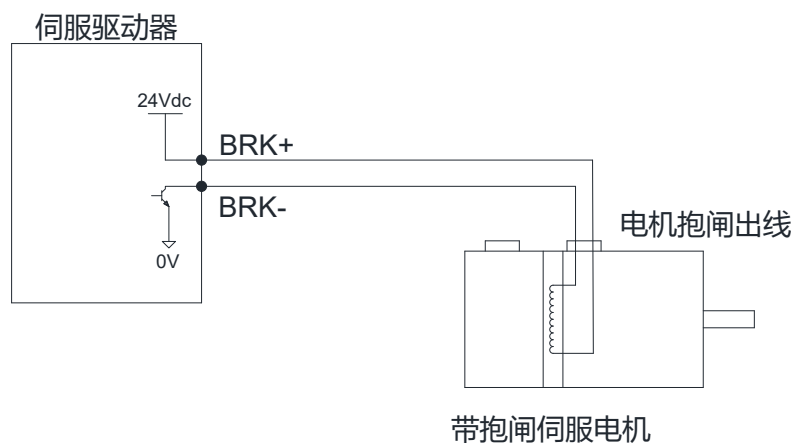


当上位装置为光耦输入时



### 3.4.4 抱闸输出信号

信号名称		默认功能	针脚号	功能
通用输入输出	BRK+	BRK	14	抱闸输出端子 可直接接电机的电磁制动器正负信号端子，无需经过继电器驱动
	BRK-		16	



### 3.5 电气接线的抗干扰对策

为抑制干扰，请采取如下措施：

- ◆ 指令输入线缆长度请在 3m 以下，编码器线缆在 20m 以下。
- ◆ 接地配线尽可能使用粗线。（ $2.0\text{mm}^2$  以上）
- ◆ 请使用噪声滤波器，放置射频干扰。在民用环境火灾电源干扰噪声较强的环境下使用时，请在电源线的输入侧安装噪声滤波器。

**为放置电磁干扰引起的误动作，可以采用下述处理方法：**

- ◆ 尽可能将上位机装置以及噪声滤波器安装在伺服驱动器附近。
- ◆ 在继电器、螺丝管、电磁接触器的线圈上安装浪涌抑制器。
- ◆ 配线时请将强电线路与弱电线路分开铺设，并保持 30cm 以上的间隔。请勿放入同一管道或捆扎在一起。
- ◆ 不要与电焊机、放电加工设备等共用电源。当附近有高频发生器时，请在电源线的输入侧安装噪声滤波器。

## 4 通信网络配置

### 4.1 CANopen 协议概述

CANopen 是一个基于 CAN 串行总线的网络传输系统的应用层协议，遵循 ISO/OSI 标准模型。网络中不同的设备通过对象字典或者对象来相互交换数据，其中，主节点可以通过过程数据对象 (PDO) 或者服务数据对象 (SDO) 来获取或者修改其它节点对象字典列表中的数据。

#### 4.1.1 对象字典

对象字典是设备规范中最重的部分。它是一组参数和变量的有序集合，包含了设备描述及设备网络状态的所有参数。通过网络可以采用有序的预定义的方式来访问的一组对象。

CANopen 协议采用了带有 16 位索引和 8 位子索引的对象字典，对象字典的结构如下表所示。

索引	对象
0000h	未使用
0001h~001Fh	静态数据类型（标准数据类型，如 Boolean、Integer16）
0020h~003Fh	复杂数据类型（预定义由简单类型组合成的结构如 PDOCommPar、SDOParmeter）
0040h~005Fh	制造商规定的复杂数据类型
0060h~007Fh	设备子协议规定的静态数据类型
0080h~009Fh	设备子协议规定的复杂数据类型
00A0h~0FFFh	保留
1000h~1FFFh	通信子协议区域（如设备类型、错误寄存器、支持的 PDO 数量）
2000h~5FFFh	制造商特定子协议区域（如功能码映射）
6000h~9FFFh	标准的设备子协议区域（如 DSP-402 协议）
A000h~FFFFh	保留

#### 4.1.2 通信对象

D5VC 系列 CAN 总线伺服驱动器遵循的 CANopen 规范:

- ◆ 遵循 CAN 2.0A 标准
- ◆ 遵循 CANopen 标准协议 DS 301 V4.02
- ◆ 遵循 CANopen 标准协议 DSP 402 V2.01

D5VC 系列 CAN 总线伺服驱动器支持的 CANopen 通信服务:

- ◆ 网络管理对象(NMT): NMT Slave 服务
- ◆ 设备监控: 心跳报文
- ◆ 过程数据对象(PDO): 最多可配置 4 个 TxPDO 和 4 个 RXPDO。PDO 传输类型: 支持事件触发、事件触发、同步周期、同步非周期
- ◆ 服务数据对象(SDO)
- ◆ 紧急报文(EMCY)

### 4.1.3 通信对象标识符

通信对象标识符 (COB-ID) 指定了在通信过程中对象的优先级以及通信对象的识别。COB-ID 与 CAN2.0A 的 11 位帧 ID 一一对应，11 位 COB-ID 由两部分组成，分别是 4 位的对象功能代码和 7 位的节点地址，如下：

10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
功能码				节点 ID						

CANopen 的各个通信对象都有默认的 COB-ID，可以通过 SDO 进行读取，部分可以通过 SDO 进行修改。对象列表：

通信对象	功能代码	节点地址	COB-ID	对象字典索引
NMT 网络管理	0000b	0	0x000	-
同步对象	0001b	0	0x080	1005h/1006h
紧急报文对象	0001b	1~127	80h + Node ID	1014h
TPD01	0011b	1~127	180h + Node ID	1800h
RPD01	0100b	1~127	200h + Node ID	1400h
TPD02	0101b	1~127	280h + Node ID	1801h
RPD02	0110b	1~127	300h + Node ID	1401h
TPD03	0111b	1~127	380h + Node ID	1802h
RPD03	1000b	1~127	400h + Node ID	1402h
TPD04	1001b	1~127	480h + Node ID	1802h
RPD04	1010b	1~127	500h + Node ID	1402h
T_SDO	1011b	1~127	580h + Node ID	1200h
R_SDO	1100b	1~127	600h + Node ID	1200h
网络管理错误控制	1110b	1~127	700h + Node ID	1016h/1017h

比如：

3 号从站 TPD01 的 COB-ID 为  $180h + 3 = 183h$

## 4.2 通信设置

为了能够使 DRVC 系列 CAN 总线伺服驱动器准确的接入 CANopen 现场总线网络，需要对 DRV 系列伺服驱动器的相关参数进行设置。

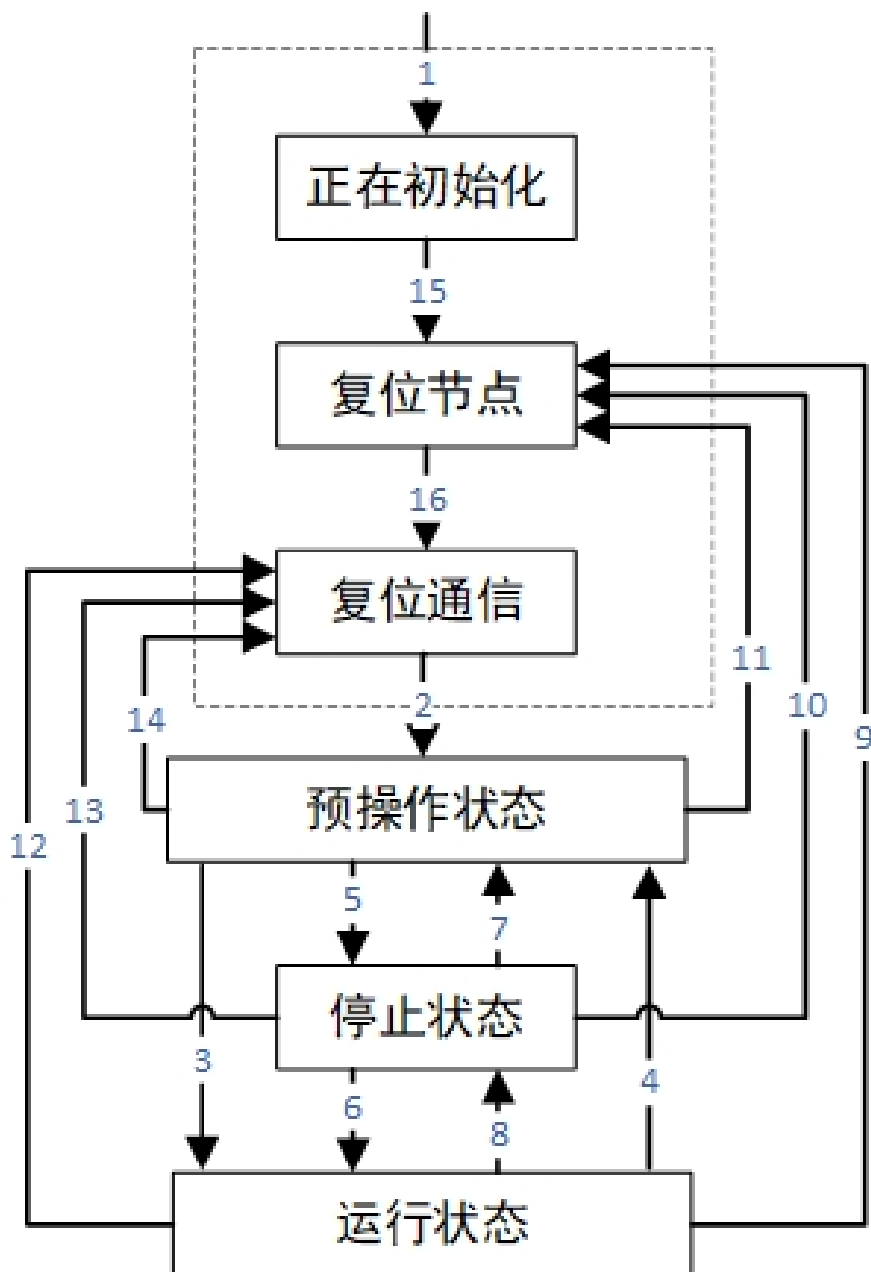
参数	名称	设定范围	出厂设定
P01.00	控制模式选择	0 - 位置模式 1 - 速度模式 2 - 转矩模式 3 - EtherCAT/CANopen 模式 4 - 速度模式-转矩模式 5 - 位置模式-速度模式 6 - 位置模式-转矩模式 7 - 位置模式-速度模式-转矩模式	3
P08.05 (保留使用)	伺服轴地址	1~127	2
P08.06 (保留使用)	CAN 通信速率选择	0 - 20K 1 - 50K 2 - 100K 3 - 125K 4 - 250K 5 - 500K 6 - 1M	4

## 4.3 网络管理 (NMT)

网络管理系统(NMT)负责初始化、启动及停止网络及网络中的设备，属于主/从系统。CANopen 网络中有且只有一个 NMT 主机，可配置包括本身在内的 CANopen 网络。

### 4.3.1 NMT 服务

CANopen 按照协议规定的状态机执行相应工作。其中，部分为驱动器内部自动实现转换，部分必须由 NMT 主机发送 NMT 报文实现转换。NMT 状态机如下所示：



上图中除(1)、(15)、(16)的转换外，其余均由 NMT 报文实现，且只有 NMT 主机能够发送 NMT 控制报文，报文数据格式如下所示：

COB-ID	RTR	Data/字节	
		0	1
0x000	0	命令字	Node ID

NMT 报文的 COB-ID 固定是“0x000”。

NMT 报文的数据区由两个字节组成：

第一个字节是命令字，表明该通讯帧的控制作用

第二个字节是 CANopen 节点地址，当其为 0 时为广播消息，网络中的所有从设备均有效

NMT 报文命令如下：

命令字	说明
0x01	启动远程节点
0x02	停止远程节点
0x80	进入预操作状态
0x81	复位节点
0x82	复位通信

设备上电后自动进入初始化状态，包括正在初始化、复位节点和复位通信。正在初始化将各个模块的参数加载。而复位节点将对象字典制造商定义区和子协议区恢复到上次保存值。复位通信将对象字典中通信参数恢复到上次保存值。

在初始化结束后，设备将发送 Boot-up 报文，自动进入预操作状态，此状态为主要的配置节点状态。

完成配置后，节点需要 NMT 主机发送 NMY 报文进入操作状态。操作状态时 CANopen 正常工作时的状态，各个模块都应正常工作。

当 NMT 主机发送停止节点报文时，设备进入停止状态，CANopen 通信只有 NMT 模块正常工作。

各种 NMT 状态下支持的 CANopen 服务如下所示：

服务	预操作	操作	停止
过程数据对象 (PDO)	否	是	否
服务数据对象 (SDO)	是	是	否
同步对象 (SYNC)	是	是	否
紧急报文 (EMCY)	是	是	否
网络管理 (NMT)	是	是	是
错误控制	是	是	是

### 4.3.2 NMT 错误控制

NMT 错误控制主要用于检测网络中的设备是否在线和设备所处的状态，包括节点保护、寿命保护和心跳。

不允许同时使用节点/寿命保护和心跳

节点/寿命保护和心跳的时间不宜设置过短，以免增大网络负载

心跳

心跳模式采用的是“生产者-消费者”模型，CANopen 设备可根据生产者心跳间隔对象 0x1017 设置的周期来发送心跳报文，单位为 ms。网络中具有消费者心跳功能的节点，根据对象 0x1016 设置的消费者时间监视该生产者，一旦在消费者心跳时间范围内未接收到相应节点的生产者心跳，则认为该节点出现故障。

配置生产者心跳时间间隔 0x1017 后，节点心跳功能激活，开始产生心跳报文。配置消费者心跳 0x1016 的有效子索引后，接收到相应节点发出的一帧心跳即开始监视。

主机按其生产者时间发送心跳报文，监视主机的从机在 0x1016 子索引时间内，未接收到心跳报文，则认为主机掉线。0x1016 某子索引时间  $\geq$  生产者时间  $\times 1.8$ ，否则容易误报主机掉线。

从机每隔 0x1017 时间发送心跳报文，监视从机的主机(或者其他从机)，在消费者时间内未接收到心跳报文，则认为该从机掉线。0x1017  $\times 1.8 \leq$  监控该从机的主机(或其他从机)的消费者时间，否则容易误报从站掉线。

心跳报文个数如下所示，数据段只有一个字节，最高位固定为“0”，其它位表示 CANopen 设备的状态：

COB-ID	RTR	Data
0x700 + Node ID	0	Bit7: 0 Bit6~Bit0: 4 - 停止状态 5 - 操作状态 127 - 预操作状态

(1) 节点/寿命保护

(2) D5V 系列 CAN 总线伺服暂不支持节点/寿命保护模式

#### 4.4 服务数据对象 (SDO)

SDO 用来访问一个设备的对象字典，访问者被称为客户(Client)，对象字典被访问且提供所请求服务的 CANopen 设备被称为服务器(Server)。一个客户的请求一定有来自服务器的应答。

SDO 的传输分为不高于 4 个字节和高于 4 个字节的对象数据传输。不高于 4 个字节采用加速 SDO 传输方式，高于 4 个字节采用分段传输或块传输方式。

SDO 传输报文由 COB-ID 和数据段组成。T\_SDO(0x580+Node ID)和 R\_SDO(0x600+Node ID)报文的 COB-ID 不一致。数据段采用小端模式，即低位在前，高位在后排。所有的 SDO 报文数据段都必须是 8 个字节(尽管不是所有的数据字节都有一定意义)。SDO 传输报文格式如下表：

COB-ID	Data							
0x580+Node ID	0	1	2	3	4	5	7	8
0x600+Node ID	命令码	索引		子索引	数据			

其中，命令代码指明了该段 SDO 的传输类型和传输数据长度，索引和子索引是对象在列表的位置，数据是该对象的数值。

### SDO 加速写传输报文

对于不高于 4 个字节的读写，采用加速 SDO 传输。按照读写方式及内容数据长度的一致，传输报文各不相同。加速 SDO 写报文如下所示：

设备		COB-ID	Data								
			0	1	2	3	4	5	6	7	
客户端		0x600 + Node ID	0x23	索引		子索引	数据				
			0x27				数据			-	
			0x2B				数据		-		
			0x2F				数据	-			
服务器	正常	0x580 + Node ID	0x60	索引		子索引	-				
	异常		0x80				终止代码				

- ◆ 备注：“-”表示有数据但不予考虑，建议写 0
- ◆ 举例：
- ◆ 从站站号为 4，用 SDO 写速度模式下运行速度值 60FFh-00，写入数值为 1000，即 0x3E8，主站发送报文如下所示(所有数据均为 16 进制)：

COB-ID	Data							
	0	1	2	3	4	5	6	7
604	23	FF	60	00	E8	03	00	00

若写入正常，则伺服驱动器将返回如下报文：

COB-ID	Data							
	0	1	2	3	4	5	6	7
584	60	FF	60	00	00	00	00	00

若写入数据类型不匹配，则返回错误代码 0x06070010，报文如下所示：

COB-ID	Data							
	0	1	2	3	4	5	6	7
584	80	FF	60	00	10	00	07	06

### SDO 加速读传输报文

SDO 读操作不高于 4 个字节的对象数据时，采用加速方式，其报文如下所示：

设备		COB-ID	Data						
			0	1	2	3	4	5	6
客户端		0x600 + Node ID	0x40	索引		子索引	-		
服务器	正常	0x580 + Node ID	0x43	索引	子索引	数据			
			0x47			数据			-
			0x4B						-
			0x4F						-
	异常		0x80h			终止代码			

举例：

从站站号为 4，用 SDO 读参数控制模式 P01.00，即对象 0x2003-01，主站发送报文如下(所有数据均为 16 进制)：

COB-ID	Data							
	0	1	2	3	4	5	6	7
604	40	03	20	01	00	00	00	00

默认控制模式为 3，正常情况下返回报文如下：

COB-ID	Data							
	0	1	2	3	4	5	6	7
584	4B	03	20	01	03	00	00	00

若写入命令字不匹配，返回无效命令字错误，错误代码为 0x05040001，报文如下：

COB-ID	Data							
	0	1	2	3	4	5	6	7
584	80	03	20	01	01	00	04	05

## 4.5 过程数据对象 (PDO)

### 4.5.1 PDO 传输框架

过程数据对象 (PDO) 是用来实时传输数据，是 CANopen 中最主要的数据传输方式。PDO 采用生产者/消费者模式，PDO 长度可以小于 8 个字节，传输速度快。PDO 数据传送可以是一对一或者一对多的方式进行。

### 4.5.2 PDO 对象

按照接收与发送的不同，PDO 可分为 RPDO 和 TPDO。PDO 由通信参数和映射参数共同决定最终传输的方式及内容。D5V 伺服驱动器使用了 4 个 RPDO 和 4 个 TPDO 来实现 PDO 的传输，相关对象列表如下：

名称		COB-ID	通信对象	映射对象
RPDO	1	0x200 + Node ID	0x1400	0x1600
	2	0x300 + Node ID	0x1401	0x1601
	3	0x400 + Node ID	0x1402	0x1602
	4	0x500 + Node ID	0x1403	0x1603
TPDO	1	0x180 + Node ID	0x1800	0x1A00
	2	0x280 + Node ID	0x1801	0x1A01
	3	0x380 + Node ID	0x1802	0x1A02
	4	0x480 + Node ID	0x1803	0x1A03

### 4.5.3 PDO 通信参数

(1) PDO 的 CAN 标识符

(2) PDO 的 CAN 标识符即 PDO 的 COB-ID，包含控制位和标识数据，确定该 PDO 的总线优先级。COB-ID 位与通信参数 (RPDO: 1400h~1403h, TPDO: 1800h~1803h) 的子索引 0x01 上，最高位决定该 PDO 是否有效。

(3) 举例说明：

(4) 对于站号为 4 的节点，TPDO3 在无效状态下，其 COB-ID 应该为 0x80000384，而对该 COB-ID 写入 0x384 时，表明激活该 PDO。

(5) PDO 的传输类型

(6) PDO 的传输类型位与通信参数 (RPDO: 1400h~1403h, TPDO: 1800h~1803h) 的子索引 0x02 上，决定该 PDO 遵循何种传输方式。该通信参数的不同数值代表不同的传输类型，定义了触发 TPDO 传输或者处理收到的 RPDO 的方法，具体对应关系如下所示：

通信类型数值	同步		异步
	循环	非循环	
0	-	√	-
1~240	√	-	-
241~53	保留		
254~255	-	-	√

当 TPDO 的传输类型为 0 时，如果映射数据发生改变，且收到一个同步帧，则发送改 TPDO

当 TPDO 的传输类型为 1~240 时，接收到相应个数的同步帧时，发送该 TPDO

当 TPDO 的传输类型为 254 或 255 时，映射数据发生改变或者事件计数器到达则发送该 TPDO

当 RPDO 的传输类型为 0~240 时，只要接收到一个同步帧则将该 RPDO 最新的数据更新到应用

当 RPDO 的传输类型为 254 或 255 时，将接收到的数据直接更新到应用。

#### 禁止时间

针对 TPDO 设置了禁止时间，存放在通信参数 (0x1800~0x1803) 的子索引 0x03 上，防止 CAN 网络优先级较低的 PDO 持续占有。改参数的单位是 100us，设置数值后，则同一个 TPDO 传输间隔将不得小于改参数对应的时间。

#### 举例说明：

TPDO2 的禁止时间为 300，则 TPDO 的传输间隔不会小于 30ms。

#### 事件计时器

针对异步传输 (传输类型为 254 或 255) 的 TPDO，定义事件计时器，位于通信参数 (0x1800~0x1803) 的子索引 0x05 上。事件计时器也可以看做是一种触发事件，它也会触发相应的 TPDO 传输。如果在计时器运行周期内出现了数据改变等其它事件，TPDO 也会触发，且事件计数器会被立即复位。

### 4.5.4 PDO 映射参数

PDO 映射参数包含指向 PDO 需要发送或者接收到的 PDO 对应的过程数据的指针，包括索引、子索引及映射对象长度。每个 PDO 数据长度最多可达 8 个字节，可同时映射一个或者多个对象。其中子索引 0 记录该 PDO 具体映射的对象个数，子索引 1~8 则是映射内容。映射参数内容定义如下。

位数	31	.....	16	15	.....	8	7	.....	0
含义	索引			子索引			对象长度		

索引和子索引共同决定对象在对象字典中的位置，对象长度指明该对象的具体位长，用 16 进制数表示，即：

对象长度	位长
08h	8 位
10h	16 位
20h	32 位

#### 举例说明：

表示 16 位命令字 6040h-00 的映射参数为 60400010h

## 4.6 同步对象 (SYNC)

同步对象 (SYNC) 是控制多个节点发送与接收之间调谐和同步的一种特殊机制，用于 PDO 的同步传输。

### 4.6.1 同步发生器

D5V 伺服驱动器不仅是同步消费者，也可以试同步生产者。支持与同步相关的对象分别是同步对象 COB-ID(1005h) 和同步循环周期(1006h)。

同步对象 COB-ID 的次高位决定是否激活同步发生器。

同步循环周期只针对于同步发生器，单位为 us，表明节点产生同步对象时的间隔。

### 4.6.2 同步对象传输框架

与 PDO 的传输类似，同步对象的传输遵循的是生产者——消费者模型，由同步生产者发出同步帧，CAN 网络中的其它所有节点都可以作为消费者接收该同步帧，且无需反馈。同一个 CAN 网络中只允许有一个激活的同步发生器。

同步 PDO 的传输与同步帧紧密联系：

对于同步 RPDO，只要接收到了该 PDO，在下一个 SYNC 时将接收到的 PDO 更新到应用。

对于同步 TPDO，分为同步循环和同步非循环。同步循环为 PDO 传输类型为 1~240 的 PDO，只要达到传输类型指定的 SYNC 时，不管数据有无改变均需要发送该 TPDO。同步非循环为 PDO 传输类型为 0，PDO 映射对象内容发生改变，在下一个 SYNC 时发送。

举例说明：

RPDO1 的传输类型为 0，RPDO2 的传输类型为 5，TPDO1 的传输类型为 0，TPDO2 的传输类型为 20。则 RPDO1 和 RPDO2 只要接收到 PDO，会在下一个 SYNC 时将最新的 PDO 数据更新到相应的应用；而 TPDO1 的映射数据只有发生了改变，会在下一个 SYNC 时发送 TPDO1，TPDO2 累计经历 20 个 SYNC 时，不管数据有无改变，均会发送 PDO。

## 4.7 紧急对象服务（EMCY）

当 CANopen 节点出现错误时，按照标准化机制，节点会发送一帧紧急报文。紧急报文遵循的是生产者——消费者模型，节点故障发出后，CAN 网络中其它节点可选择处理该故障。DRV 伺服驱动器只作为紧急报文生产者，不处理其它节点紧急报文。

当节点出现故障时，不管是否激活紧急对象，均需要更新错误寄存器和预定义错误场。紧急报文内容如下所示：

COB-ID	Data							
	0	1	2	3	4	5	6	7
0x80+Node ID	错误码		错误寄存器	保留	辅助字节			

错误寄存器与 1001h 始终保持一致：

通信出现异常时，错误码与 DS301 所要求保持一致，辅助字节在通信异常时为零

驱动器出现与 DSP402 子协议描述的错误时，错误码与 DS402 要求保持一致，并与对象 603Fh 相对应，辅助字节为额外的描述情况

驱动器出现用户指定的异常时，错误码为 0xFF00，辅助字节显示用户指定错误码

## 5 控制模式

### 5.1 基本设定

#### 5.1.1 转换因子设置

对象 6091h 用于设定伺服驱动器的电子齿轮比。

齿轮比实质意义为：负载轴位移一个指令单位时，对应的电机位移（单位：编码器单位）。齿轮比由分子 6091-01h 和分母 6091-02 组成，通过齿轮比可建立负载轴位移（指令单位）与电机位移（编码器单位）的比例关系：

电机位移=负载轴位移\*齿轮比

电机与负载间通过减速机与其他机械传动机构连接。因此，齿轮比与机械减速比、机械尺寸相关参数、电机分辨率相关。计算方法如下：

$$\text{齿轮比} = \frac{\text{电机分辨率}}{\text{负载轴分辨率}}$$

索引 6091h	名称	齿轮比					数据结构	ARR	数据类型	Uint32
	数据范围	OD 数据范围	出厂设定	OD 默认值	可访问性	-	相关模式	PP/PV/CSP/CSV/HM	能否映射	YES
<p>齿轮比用于建立用户指定的负载轴位移与电机轴位移的比例关系。 电机反馈位置（编码器单位）与负载轴位置反馈（指令单位）的关系：</p> <p style="text-align: center;"><b>电机反馈位置 = 负载轴位置反馈 * 齿轮比</b></p> <p>电机转速（rpm）与负载轴转速（指令单位/s）的关系：</p> $\text{电机转速(rpm)} = \frac{\text{负载轴转速} * \text{齿轮比}}{\dots} * 60$ <p>电机加速度（rpm/ms）与负载轴转速（指令单位/s<sup>2</sup>）的关系：</p> $\text{电机加速度} = \frac{\text{负载轴加速度} * \text{齿轮比}}{\dots} * \frac{1000}{60}$										

子索引 00h	名称	齿轮比的最大子索引编号					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	-	出厂设定	2	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 01h	名称	齿轮比分子					数据结构	VAR	数据类型	Int32
	数据范围	1~(2 <sup>31</sup> -1)	出厂设定	1	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	RPDO

子索引 02h	名称	齿轮比分母					数据结构	VAR	数据类型	Int32
	数据范围	1~(2 <sup>31</sup> -1)	出厂设定	1	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	RPDO

- ◆ 以滚珠丝杆为例：
- ◆ 指令最小单位  $f_c = 1\text{mm}$
- ◆ 丝杆导程  $PB = 10\text{mm/r}$
- ◆ 减速比  $n = 5:1$
- ◆ 电机型号为 TSNA-08J2430A-48 的编码器分辨率为  $P = 131072(p/r)$
- ◆ 因此，位置因子计算如下：

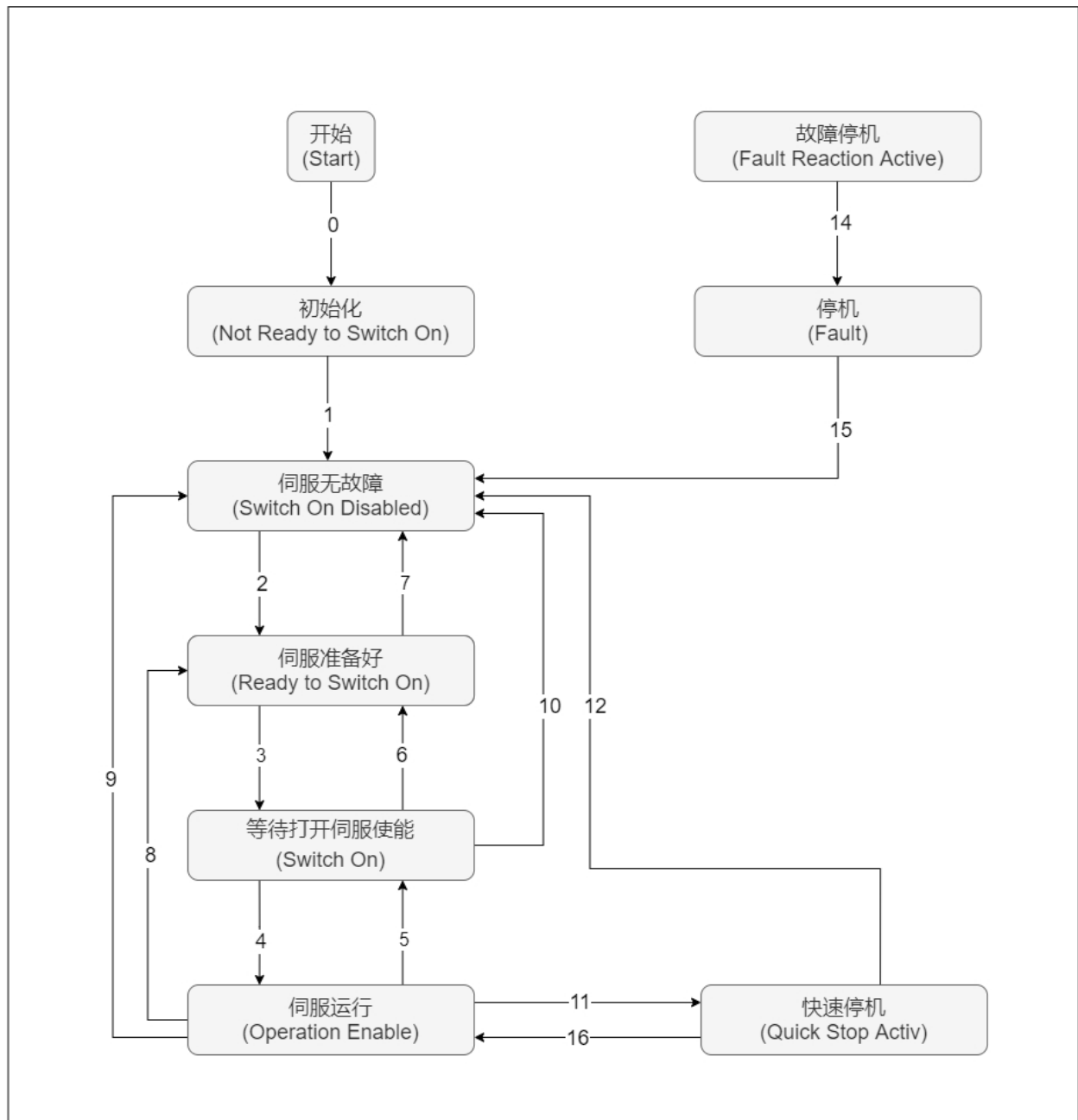
◆ 
$$\text{位置因子} = \frac{P \times n}{PB} = \frac{131072 \times 5}{10} = \frac{65536}{1}$$

- ◆ 因此：
- ◆ 6091-01h = 65536
- ◆ 6091-02h = 1

- ◆ 其实质意义为：负载位移 1mm 时，电机位移为 65536 的行程（编码器单位）

## 5.2 伺服状态设置

必须按照标准 CiA402 协议规定的流程引导伺服驱动器，伺服驱动器才可以运行于指定的状态。



初始化	驱动器初始化、内部自检已经完成 驱动器的参数不能设置，也不能执行驱动功能
伺服无故障	伺服驱动器无故障或错误已排除 驱动器参数可以设置
伺服准备好	伺服驱动器已准备好 驱动器参数可以设置
等待打开伺服使能	伺服驱动器等待打开伺服使能 驱动器参数可以设置
伺服运行	驱动器正常运行，已使能某一伺服运行模式，电机已通电，指令不为 0 时，电机旋转 驱动器参数属性为“运行更改”的可以设置，否则不可以设置。
快速停机	快速停机功能被激活，驱动器正在执行快速停机功能 驱动器参数属性为“运行更改”的可以设置，否则不可以设置
故障停机	驱动器发生故障，正在执行故障停机过程中。 驱动器参数属性为“运行更改”的可以设置，否则不可以设置
故障	故障停机完成，所有驱动功能均被禁止，同时允许更改驱动器参数以便排除故障。

控制命令与状态切换：

CiA402 状态切换		控制字 6040h	状态字 6041h 的 Bit0~Bit9
0	上电→初始化	自然过渡，无需控制指令	0x0000
1	初始化→伺服无故障	自然过渡，无需控制指令	0x0250
2	伺服无故障→伺服准备好	0x0006	0x0231
3	伺服准备好→等待打开伺服使能	0x0007	0x0233
4	等待打开伺服使能→伺服运行	0x000F	0x0237
5	伺服运行→等待打开伺服使能	0x007	0x0233
6	等待打开伺服使能→伺服准备好	0x006	0x0231
7	伺服准备好→伺服无故障	0x0000	0x0250
8	伺服运行→伺服准备好	0x0006	0x0231
9	伺服运行→伺服无故障	0x0000	0x0250
10	等待打开伺服使能→伺服无故障	0x0000	0x0250
11	伺服运行→快速停机	0x0002	0x217
12	快速停机→伺服无故障	停机完成后自然过渡，无需控制指令	0x0250
13	→故障停机	处“故障”外其他任意状态下，伺服驱动器一旦发生故障，自动切换到切换到故障停机状态，无需指令控制	0x021F
14	故障停机→故障	故障替你完成后，自然过渡，无需控制指令	0x0218
15	故障→伺服无故障	0x80	0x0250
16	快速停机→伺服运行	停机完成后，发送 0x0F	0x0237

5.2.1 控制字 6040h

索引 6040h	名称	控制字					数据结构	VAR	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	RPDO

设置控制指令：

Bit	名称		描述
0	可以开启伺服运行	Switch on	0: 无效, 1: 有效
1	接通主回路电	Enable voltage	0: 无效, 1: 有效
2	快速停机	Quick stop	0: 有效, 1: 无效
3	伺服运行	Enable operation	0: 无效, 1: 有效
4~6	运行模式相关	Operation mode specific	与伺服运行模式相关
7	故障复位	Fault reset	对于可复位故障和警告, 执行故障复位功能 Bit7 上升沿有效; Bit7 保持为 1, 其他控制指令均无效
8	暂停	Halt	各模式下的暂停方式请查询对象字典 605Dh
9	运行模式相关	Operation mode specific	与各伺服运行模式相关
10	保留	ReveD5V CANopen	未定义
11~15	厂家自定义	Manufacturer-specific	厂家自定义

- ◆ 控制字的每一个 Bit 位单独赋值无意义, 必须与其他未共同构成某一控制指令;
- ◆ Bit0~Bit3 和 Bit7 在各伺服模式下意义相同, 必须按顺序发送命令, 才可将伺服驱动器按照 CiA402 状态机切换流程引导入预计的状态, 每一命令对应一个确定的状态;
- ◆ Bit4~Bit6 与各伺服模式相关, 请查看不同模式下的控制指令;
- ◆ Bit9 未定义功能。

### 5.2.2 状态字 6041h

索引 6041h	名称	状态字					数据结构	VAR	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RO	相关模式	ALL	能否映射	TPDO

反应伺服驱动器当前运行状态:

Bit	名称		描述
0	伺服准备好	Ready to switch on	0: 无效, 1: 有效
1	可以开启伺服运行	Switch on	0: 无效, 1: 有效
2	伺服运行	Operation enabled	0: 无效, 1: 有效
3	故障	Fault	0: 无效, 1: 有效
4	主电路电接通	Voltage enabled	0: 无效, 1: 有效
5	快速停机	Quick stop	0: 有效, 1: 无效
6	伺服不可运行	Switch on disabled	0: 无效, 1: 有效
7	警告	Warning	0: 无效, 1: 有效
8	厂家自定义	Manufacturer specific	未定义功能
9	远程控制	Remote	0: 无效, 1: 有效 (控制字生效)
10	目标到达	Target reach	0: 无效, 1: 有效
11	内部限制有效	Internal limit active	0: 无效, 1: 有效
12~13	运行模式相关	Operation limit active	与各伺服运行模式相关
14	厂家自定义	Manufacturer specific	未定义功能
15	原点已找到	Home find	0: 无效, 1: 有效

显示值(二进制数值)	描述
xxxx xxxx x0xx 0000	未准备好 (Not ready to switch on)
xxxx xxxx x1xx 0000	启动失效 (Switch on disabled)
xxxx xxxx x01x 0001	准备好 (Ready to switch on)
xxxx xxxx x01x 0011	启动 (Switch on)
xxxx xxxx x01x 0111	操作使能 (Operation enabled)
xxxx xxxx x00x 0111	快速停机有效 (Quick stop active)
xxxx xxxx x0xx 1111	故障反应有效 (Fault reaction active)
xxxx xxxx x0xx 1000	故障 (Fault)

◆ Bit0~Bit9 在各伺服模式下意义相同, 控制字 6040h 按顺序发送命令后, 伺服反馈一个确定的状态。

◆ Bit12~Bit13 与各伺服模式相关 (请查看不同模式下的控制指令)

- ◆ Bit10、Bit11、Bit15 在各伺服模式下意义相同，反馈伺服执行某一个伺服模式后的状态。

## 5.3 伺服模式设置

### 5.3.1 伺服模式介绍

索引 6502h	名称	支持伺服运行模式					数据结构	VAR	数据类型	Uint32																																				
	数据范围	-	出厂设定	941	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO																																				
反映驱动器支持的伺服运行模式：																																														
<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>描述</th> <th>支持与否(0：不支持、1：支持)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>轮廓位置模式 (PP)</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>变频调速模式 (VL)</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>轮廓速度模式 (PV)</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>轮廓转矩模式 (PT)</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>NA</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>回零模式 (HM)</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>插补模式 (IP)</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>7</td> <td>周期同步位置模式 (CSP)</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>8</td> <td>周期同步速度模式 (CSV)</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>9</td> <td>周期同步转矩模式 (CST)</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>10~31</td> <td>NA</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table>											Bit	描述	支持与否(0：不支持、1：支持)	0	轮廓位置模式 (PP)	1	1	变频调速模式 (VL)	0	2	轮廓速度模式 (PV)	1	3	轮廓转矩模式 (PT)	1	4	NA	0	5	回零模式 (HM)	1	6	插补模式 (IP)	0	7	周期同步位置模式 (CSP)	1	8	周期同步速度模式 (CSV)	1	9	周期同步转矩模式 (CST)	1	10~31	NA	0
Bit	描述	支持与否(0：不支持、1：支持)																																												
0	轮廓位置模式 (PP)	1																																												
1	变频调速模式 (VL)	0																																												
2	轮廓速度模式 (PV)	1																																												
3	轮廓转矩模式 (PT)	1																																												
4	NA	0																																												
5	回零模式 (HM)	1																																												
6	插补模式 (IP)	0																																												
7	周期同步位置模式 (CSP)	1																																												
8	周期同步速度模式 (CSV)	1																																												
9	周期同步转矩模式 (CST)	1																																												
10~31	NA	0																																												
索引 6060h	名称	模式选择					数据结构	VAR	数据类型	Int16																																				
	数据范围	0~10	出厂设定	8	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	RPDO																																				

选择伺服运行模式：

设定值	伺服模式
0/2/5	NA
1	轮廓位置模式 (PP)
3	轮廓速度模式 (PV)
4	轮廓转矩模式 (PT)
6	回零模式 (HM)
7	插补模式 (IP)
8	周期同步位置模式 (CSP)
9	周期同步速度模式 (CSV)
10	周期同步转矩模式 (CST)

索引 6061h	名称	运行模式显示				数据结构	VAR	数据类型	Int16																				
	数据范围	0~10	出厂设定	0	可访问性	RO	相关模式	ALL	能否映射	TPDO																			
宣誓伺服驱动器当前的运行模式： <table border="1" style="margin-left: 20px;"> <thead> <tr> <th>设定值</th> <th>伺服模式</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0/2/5</td> <td>NA</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>轮廓位置模式 (PP)</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>轮廓速度模式 (PV)</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>轮廓转矩模式 (PT)</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>回零模式 (HM)</td> </tr> <tr> <td>7</td> <td>插补模式 (IP)</td> </tr> <tr> <td>8</td> <td>周期同步位置模式 (CSP)</td> </tr> <tr> <td>9</td> <td>周期同步速度模式 (CSV)</td> </tr> <tr> <td>10</td> <td>周期同步转矩模式 (CST)</td> </tr> </tbody> </table>										设定值	伺服模式	0/2/5	NA	1	轮廓位置模式 (PP)	3	轮廓速度模式 (PV)	4	轮廓转矩模式 (PT)	6	回零模式 (HM)	7	插补模式 (IP)	8	周期同步位置模式 (CSP)	9	周期同步速度模式 (CSV)	10	周期同步转矩模式 (CST)
设定值	伺服模式																												
0/2/5	NA																												
1	轮廓位置模式 (PP)																												
3	轮廓速度模式 (PV)																												
4	轮廓转矩模式 (PT)																												
6	回零模式 (HM)																												
7	插补模式 (IP)																												
8	周期同步位置模式 (CSP)																												
9	周期同步速度模式 (CSV)																												
10	周期同步转矩模式 (CST)																												

### 5.3.2 模式切换

伺服运行状态切换模式使用注意事项：

伺服驱动器处于任何状态下，从轮廓位置模式或周期同步位置模式切入其他模式后，未执行的位置指令将被抛弃。

从其他模式切换到周期同步模式下运行时，请间隔至少 5ms 再发送指令，否则将发生指令丢失或错误。

### 5.4 周期同步位置模式 (CSP)

周期同步位置模式，上位机执行位置指令规划，然后将规划好的目标位置 607Ah 以周期性同步的方式发送给伺服驱动器，位置、速度、转矩控制由伺服驱动器内部完成。

### 5.4.1 相关对象

控制字 6040h		
位	名称	描述
0	伺服准备好(Switch On)	Bit0~Bit3 值均为 1 时，电机使能
1	接通主回路电(Enable Voltage)	
2	快速停机(Quick Stop)	
3	伺服运行(Enable Operation)	
7	复位故障(Reset Fault)	0: 无作用 1: 复位驱动器故障

状态字 6041h		
位	名称	描述
10	目标到达 Target Reached	0: 目标位置未到达 1: 目标位置到达
11	软件内部位置超限 Internal Limit Active	0: 位置指令和位置反馈均未超限 1: 位置指令或位置反馈超限
12	从站跟随指令 Driver Follow the Command	0: 从站未跟随指令 1: 从站跟随指令
13	跟随错误 Following Error	0: 没有位置偏差过大故障 1: 发生位置偏差过大故障
15	原点回零完成 Home Find	0: 原点回零未完成 1: 原点回零完成

索引 (Hex)	子索引 (Hex)	名称	数据类型	设定范围	访问类型	默认值
603F	00	错误码	Uint16	-	RO	0
6040	00	控制字	Uint16	0~65535	RW	0
6041	00	状态字	Uint16	-	RO	0
6060	00	操作模式	Int16	0~10	RW	8
6061	00	模式显示	Int16	-	RO	8
6062	00	位置指令(单位: 指令单位)	Int32	-	RO	-
6063	00	位置反馈(单位: 编码器单位)	Int32	-	RO	-
6064	00	位置反馈(单位: 指令单位)	Int32	-	RO	-
6065	00	位置偏差过大阈值(单位: 指令单位)	Uint32	$0 \sim 2^{32}-1$	RW	393216
6067	00	位置到达阈值(单位: 编码器单位)	Uint32	0~65535	RW	92
6068	00	位置到达时间窗口(单位: ms)	Uint16	0~65535	RW	10
606C	00	实际速度(单位: 指令单位/s)	Int32	-	RO	-
6072	00	最大转矩(单位: 0.1%)	Uint16	0~3000	RW	3000
6077	00	实际转矩(单位: 0.1%)	Int16	-5000~5000	RO	-
607A	00	目标位置(单位: 指令单位)	Int32	$-2^{31} \sim 2^{31}-1$	RW	0
6091	01	齿轮比分子	Uint32	$1 \sim 2^{32}-1$	RW	1
	02	齿轮比分母	Uint32	$1 \sim 2^{32}-1$	RW	1
60F4	00	位置偏差(单位: 指令单位)	Int32	-	RO	-
60FC	00	位置指令(单位: 编码器单位)	Int32	-	RO	-
2006	01	速度环增益	Uint16	0~50000	RW	4000
	02	速度环积分时间	Uint16	1~30000	RW	1500
	03	位置环增益	Uint16	0~50000	RW	800

## 5.4.2 相关功能设置

### 1. 定位完成信号

索引 (Hex)	子索引 (Hex)	名称	说明
2003	14	位置到达窗口设定值 单位选择	设置 6067h 的单位: 0: 编码器单位 1: 指令单位
6067	00	位置到达阈值	位置偏差的绝对值在 6067h 以内, 且时间达到 6068h 时, 定位完成的 D0 信号有效, 同时 6041h.Bit10 置 1。 不满足两者之中任一条件, 位置到达无效。
6068	00	位置到达时间窗口	

### 2. 位置偏差过大阈值

索引 (Hex)	子索引 (Hex)	名称	说明
6065	00	位置偏差过大阈值	位置偏差绝对值大于此设定值时发生位置偏差过大故障，驱动器 LED 面板将显示 AL. 240，同时状态字 6041h.Bit13 置 1； 当设定值为 0xFFFFFFFF 时，驱动器不进行位置偏差过大检测。

### 5.4.3 建议配置

RPDO	TPDO	说明
6040h: 控制字(Control Word)	6041h: 状态字(Status Word)	必须
607Ah: 目标位置(Target Position)	6064h: 位置反馈(Position Actual Value)	必须
6060h: 模式选择(Modes of Operation)	6061h: 运行模式(Modes of Operation Display)	可选
	603Fh: 错误代码(Error Code)	可选
	60FDh: 数字输入(Digital Inputs)	可选

## 5.5 周期同步速度模式 (CSV)

周期同步速度模式，上位机将规划好的目标速度 60FFh 以周期性同步的方式发送给伺服驱动器，速度、转矩控制由伺服驱动器内部完成。

### 5.5.1 相关对象

控制字 6040h		
位	名称	描述
0	伺服准备好(Switch On)	Bit0~Bit3 值均为 1 时，电机使能
1	接通主回路电(Enable Voltage)	
2	快速停机(Quick Stop)	
3	伺服运行(Enable Operation)	
7	复位故障(Reset Fault)	0: 无作用 1: 复位驱动器故障

状态字 6041h		
位	名称	描述
10	目标到达 Target Reached	0: 目标速度未到达 1: 目标速度到达
11	软件内部位置超限 Internal Limit Active	0: 位置指令和位置反馈均未超限 1: 位置指令或位置反馈超限

12	从站跟随指令 Driver Follow the Command	0: 从站未跟随指令 1: 从站跟随指令
15	原点回零完成 Home Find	0: 原点回零未完成 1: 原点回零完成

索引 (Hex)	子索引 (Hex)	名称	数据类型	设定范围	访问类型	默认值
6040	00	控制字	Uint16	0~65535	RW	0
6041	00	状态字	Uint16	-	RO	0
6060	00	操作模式	Int16	0~10	RW	8
6061	00	模式显示	Int16	-	RO	8
6063	00	位置反馈(单位: 编码器单位)	Int32	-	RO	-
6064	00	位置反馈(单位: 指令单位)	Int32	-	RO	-
606C	00	实际速度(单位: 指令单位/s)	Int32	-	RO	-
6072	00	最大转矩(单位: 0.1%)	Uint16	0~3000	RW	3000
6077	00	实际转矩(单位: 0.1%)	Int16	-5000~5000	RO	-
6091	01	齿轮比分子	Uint32	1~231-1	RW	1
	02	齿轮比分母	Uint32	1~231-1	RW	1
60FF	00	目标速度(单位: 指令单位/s)	Int32	$-2^{31} \sim (2^{31}-1)$	RW	0
2006	01	速度环增益	Uint16	0~50000	RW	4000
	02	速度环积分时间	Uint16	1~30000	RW	1500

### 5.5.2 相关功能设置

速度到达输出功能:

索引 (Hex)	子索引 (Hex)	名称	说明
606D	00	速度到达阈值	目标速度 60FF(转化成电机转速 rpm 单位)与电机实际速度的差值的绝对值在 606Dh 以内, 且保持 606Eh 设定的时间时, 状态字 6041h.bit10 置 1, 速度到达 D0 功能有效
606E	00	速度到达时间窗口	

### 5.5.3 建议配置

RPDO	TPDO	说明
6040h: 控制字 (Control Word)	6041h: 状态字 (Status Word)	必须
6060h: 模式选择 (Modes of Operation)	6061h: 运行模式 (Modes of Operation Display)	可选
60FFh: 目标速度 (Target Velocity)		必须
	6064h: 位置反馈 (Position Actual Value)	可选
	606Ch: 速度反馈 (Velocity Actual Value)	可选
	603Fh: 错误代码 (Error Code)	可选
	60FDh: 数字输入 (Digital Inputs)	可选

## 5.6 周期同步转矩模式 (CST)

此模式下, 上位机将计算好的目标转矩 6071h 周期性同步地发送给伺服驱动器, 转矩调节由伺服驱动器内部执行。当电机的转速达到限幅值后将进入调速阶段。

### 5.6.1 相关对象

控制字 6040h		
位	名称	描述
0	伺服准备好 (Switch On)	Bit0~Bit3 值均为 1 时, 电机使能
1	接通主回路电 (Enable Voltage)	
2	快速停机 (Quick Stop)	
3	伺服运行 (Enable Operation)	
7	复位故障 (Reset Fault)	0: 无作用 1: 复位驱动器故障

状态字 6041h
-----------

位	名称	描述
10	目标到达 Target Reached	0: 目标转矩未到达 1: 目标转矩到达
11	软件内部位置超限 Internal Limit Active	0: 位置指令和位置反馈均未超限 1: 位置指令或位置反馈超限
12	从站跟随指令 Driver Follow the Command	0: 从站未跟随指令 1: 从站跟随指令
15	原点回零完成 Home Find	0: 原点回零未完成 1: 原点回零完成

索引 (Hex)	子索引 (Hex)	名称	数据类型	设定范围	访问类型	默认值
6040	00	控制字	Uint16	0~65535	RW	0
6041	00	状态字	Uint16	-	RO	0
6060	00	操作模式	Int16	0~10	RW	8
6061	00	模式显示	Int16	-	RO	8
6063	00	位置反馈(单位: 编码器单位)	Int32	-	RO	-
6064	00	位置反馈(单位: 指令单位)	Int32	-	RO	-
606C	00	实际速度(单位: 指令单位/s)	Int32	-	RO	-
6071	00	目标转矩(单位: 0.1%)	Int16	-3000~3000	RW	0
6072	00	最大转矩(单位: 0.1%)	Uint16	0~3000	RW	3000
6074	00	转矩指令(单位: 0.1%)	Int16	-5000~5000-	RO	-
6077	00	实际转矩(单位: 0.1%)	Int16	-5000~5000	RO	-
2006	01	速度环增益	Uint16	0~50000	RW	4000
	02	速度环积分时间	Uint16	1~30000	RW	1500

### 5.6.2 相关功能设置

转矩到达输出设置:

索引 (Hex)	子索引 (Hex)	名称	说明
2005	11	转矩到达基准值	转矩到达基准值: A 转矩到达有效值: B 转矩到达无效值: C 当: $  \text{转矩实际值}   >   A + B  $ 时, 转矩到达 DO 有效, 且状态字 6041h.bit10 置 1 当: $  \text{转矩实际值}   <   A + C  $ 时, 转矩到达 DO 无效, 且状态字 6041h.bit10 清零
2005	12	转矩到达有效值	
2005	13	转矩到达无效值	

### 5.6.3 建议配置

RPDO	TPDO	说明
6040h: 控制字 (Control Word)	6041h: 状态字 (Status Word)	必须
6060h: 模式选择 (Modes of Operation)	6061h: 运行模式 (Modes of Operation Display)	可选
6071h: 目标转矩 (Target Torque)		必须
	6064h: 位置反馈 (Position Actual Value)	可选
	606Ch: 速度反馈 (Velocity Actual Value)	可选
	6077h: 转矩反馈 (Torque Actual Value)	可选
	603Fh: 错误代码 (Error Code)	可选
	60FDh: 数字输入 (Digital Inputs)	可选

## 5.7 轮廓位置模式 (PP)

轮廓位置模式主要用于点对点定位应用，此模式下，上位机给目标位置（绝对或者相对）、位置曲线的速度、加速度以及减速度，伺服内部的轨迹发生器将根据设置生成目标位置曲线指令，驱动器内部完成位置、速度、转矩控制。

### 5.7.1 相关对象

控制字 6040h		
位	名称	描述
0	伺服准备好 (Switch On)	Bit0~Bit3 值均为 1 时，电机使能
1	接通主回路电 (Enable Voltage)	
2	快速停机 (Quick Stop)	
3	伺服运行 (Enable Operation)	
4	新目标位置 (New Set-Point)	此为从 0 到 1 的上升沿表示预触发新的目标位置 607Ah、轮廓速度 6081h、加速度 6083h、减速度 6084h 给定
5	立即更新 (Change Set Immediately)	0: 非立刻更新 1: 立刻更新
6	绝对位置/相位位置 (Absolute/Relative)	0: 目标位置为绝对位置指令 1: 目标位置为相对位置指令
7	复位故障 (Reset Fault)	0: 无作用 1: 复位驱动器故障
8	暂停 Halt	0: 伺服按 Bit0~Bit3 设置 1: 伺服按 605Dh 设置暂停

状态字 6041h		
位	名称	描述
10	目标到达 Target Reached	0: 目标位置未到达 1: 目标位置到达
11	软件内部位置超限 Internal Limit Active	0: 位置指令和位置反馈均未超限 1: 位置指令或位置反馈超限
12	目标位置更新 Set-Point Acknowledge	0: 从站未跟随指令 1: 从站跟随指令
13	跟随错误 Following Error	0: 没有位置偏差过大故障 1: 发生位置偏差过大故障
15	原点回零完成 Home Find	0: 原点回零未完成 1: 原点回零完成

索引 (Hex)	子索引 (Hex)	名称	数据类型	设定范围	访问类型	默认值
6040	00	控制字	Uint16	0~65535	RW	0
6041	00	状态字	Uint16	-	RO	0
6060	00	操作模式	Int16	0~10	RW	8
6061	00	模式显示	Int16	-	RO	8
6062	00	位置指令(单位: 指令单位)	Int32	-	RO	-
6063	00	位置反馈(单位: 编码器单位)	Int32	-	RO	-
6064	00	位置反馈(单位: 指令单位)	Int32	-	RO	-
6065	00	位置偏差过大阈值(单位: 指令单位)	Uint32	0~232-1	RW	393216
6067	00	位置到达阈值(单位: 编码器单位)	Uint32	0~65535	RW	92
6068	00	位置到达时间窗口(单位: ms)	Uint16	0~65535	RW	10
606C	00	实际速度(单位: 指令单位/s)	Int32	-	RO	-
6072	00	最大转矩(单位: 0.1%)	Uint16	0~3000	RW	3000
6077	00	实际转矩(单位: 0.1%)	Int16	-5000~5000	RO	-
607A	00	目标位置(单位: 指令单位)	Int32	-231~231-1	RW	0
6081	00	轮廓速度(单位: 指令脉冲/s)	Uint32	0~232-1		10000
6083	00	轮廓加速度(单位: 指令脉冲/s <sup>2</sup> )	Uint32	0~232-1		10000
6084	00	轮廓减速度(单位: 指令脉冲/s <sup>2</sup> )	Uint32	0~232-1		10000
6091	01	齿轮比分子	Uint32	1~231-1	RW	1
	02	齿轮比分母	Uint32	1~231-1	RW	1
60F4	00	位置偏差(单位: 指令单位)	Int32	-	RO	-
60FC	00	位置指令(单位: 编码器单位)	Int32	-	RO	-
2006	01	速度环增益	Uint16	0~50000	RW	4000
	02	速度环积分时间	Uint16	1~30000	RW	1500
	03	位置环增益	Uint16	0~50000	RW	800

## 5.7.2 相关功能设置

### 1. 定位完成信号

索引 (Hex)	子索引 (Hex)	名称	说明
2003	14	位置到达窗口设定值单位选择	设置 6067h 的单位： 0：编码器单位 1：指令单位
6067	00	位置到达阈值	位置偏差的绝对值在 6067h 以内，且时间达到 6068h 时，定位完成的 D0 信号有效，同时 6041h.Bit10 置 1。不满足两者之中任一条件，位置到达无效
6068	00	位置到达时间窗口	

### 2. 位置偏差过大阈值

索引 (Hex)	子索引 (Hex)	名称	说明
6065	00	位置偏差过大阈值	位置偏差绝对值大于此设定值时发生位置偏差过大故障，驱动器 LED 面板将显示 AL.240，同时状态字 6041h.Bit13 置 1； 当设定值为 0xFFFFFFFF 时，驱动器不进行位置偏差过大检测。

## 5.7.3 位置曲线发生器

### 1. 立刻更新型

- (1) 上位机首先更新根据需要修改位移指令的其他属性(加速时间 6083h，减速时间 6084h，轮廓速度 6081h，目标位移 607Ah)。
- (2) 上位机将 6040h 的 bit4 由 0 置 1，提示从站有新的位移指令需要使能。
- (3) 从站在接收到 6040h 的 bit4 的上升沿后，对是否可接收该新的位移指令做出判断：

若 6040 的 bit5 的初始状态为 0，且此时 6041h 的 bit12 为 0，表明从站可接收新的位移指令①；从站接收新的位移指令后，将 6041 的 bit12 由 0 置 1，表明新的位移指令①已接收，且当前从站处于不能继续接收新的位移指令状态。

立刻更新模式下，新的位移指令一旦被接收(6041h 的 bit12 由 0 变为 1)，伺服立刻执行该位移指令。

- (4) 上位机接收到从站的状态字 6041h 的 bit12 变为 1 后，才可以释放位移指令数据，并将控制字 6040h 的 bit4 由 1 置 0，表明当前无新的位置指令。由于 6040h 的 bit4 为沿变化有效，因此，此操作不会中断正在执行的位移指令。
- (5) 从站检测到控制字 6040h 的 bit4 由 1 变为 0 时，可以将状态字 6041h 的 bit12 由 1 置 0，表明从站已准备好可以接收新的位移指令。

立刻更新模式下，当从站检测到控制字 6040h 的 bit4 由 1 变为 0 时，总是会将 6041h 的 bit12 清零。

立刻更新模式下，当前段位移指令①执行过程中，接收了新的位移指令②，①中未执行的位移指令并不被抛弃，对于相对位置指令，第二段位移指令定位完成后，总的位移增量=①的目标位置增量 607Ah+②的目标位置增量 607Ah，对于绝对位置指令，第二段位移指令定位完成后，用户绝对位置=②的目标位置 607Ah。

## 2. 非立刻更新型

- (1) 上位机首先更新根据需要修改位移指令的其他属性(加速时间 6083h，减速时间 6084h，轮廓速度 6081h，目标位移 607Ah)。
- (2) 上位机将 6040h 的 bit4 由 0 置 1，提示从站有新的位移指令需要使能。
- (3) 从站在接收到 6040h 的 bit4 的上升沿后，对是否可接收该新的位移指令做出判断：

若 6040 的 bit5 的初始状态为 0，且此时 6041h 的 bit12 为 0，表明从站可接收新的位移指令①；从站接收新的位移指令后，将 6041 的 bit12 由 0 置 1，表明新的位移指令①已接收，且当前从站处于不能继续接收新的位移指令状态。

- (4) 上位机接收到从站的状态字 6041h 的 bit12 变为 1 后，才可以释放位移指令数据，并将控制字 6040h 的 bit4 由 1 置 0，表明当前无新的位置指令。由于 6040h 的 bit4 为沿变化有效，因此，此操作不会中断正在执行的位移指令。
- (5) 从站检测到控制字 6040 的 bit4 由 1 变为 0，在当前段定位完成后，释放 6041 的 bit12 位，表明从站已准备好可以接收新的位移指令。非立刻更新模式下，当前段正在运行期间，伺服不可接收新的位移指令，当前段定位完成，伺服可接收新的位移指令，一旦被接收(6041 的 bit12 由 0 变为 1)，伺服立刻执行该位移指令。

### 5.7.4 建议配置

RPDO	TPDO	说明
6040h: 控制字(Control Word)	6041h: 状态字(Status Word)	必须
607Ah: 目标位置(Target Position)	6064h: 位置反馈(Position Actual Value)	必须
6060h: 模式选择(Modes of Operation)	6061h: 运行模式(Modes of Operation Display)	可选
6081h: 轮廓速度(Profile Velocity)		必须
6083h: 轮廓加速度(Profile Acceleration)		可选
6084h: 轮廓减速度(Profile Deceleration)		可选

## 5.8 轮廓速度模式 (PV)

此模式下，上位机将目标速度、加速度、减速度发给伺服驱动器，速度及转矩调节由伺服内部执行。

### 5.8.1 相关对象

控制字 6040h		
位	名称	描述
0	伺服准备好 (Switch On)	Bit0~Bit3 值均为 1 时，电机使能
1	接通主回路电 (Enable Voltage)	
2	快速停机 (Quick Stop)	
3	伺服运行 (Enable Operation)	
4	新目标位置 (New Set-Point)	此为从 0 到 1 的上升沿表示预触发新的目标位置 607Ah、轮廓速度 6081h、加速度 6083h、减速度 6084h 给定
5	立即更新 (Change Set Immediately)	0: 非立刻更新 1: 立刻更新
6	绝对位置/相位位置 (Absolute/Relative)	0: 目标位置为绝对位置指令 1: 目标位置为相对位置指令
7	复位故障 (Reset Fault)	0: 无作用 1: 复位驱动器故障
8	暂停 Halt	0: 伺服按 Bit0~Bit3 设置 1: 伺服按 605Dh 设置暂停

状态字 6041h		
位	名称	描述
10	目标到达 Target Reached	0: 目标速度未到达 1: 目标速度到达
11	软件内部位置超限 Internal Limit Active	0: 位置指令和位置反馈均未超限 1: 位置指令或位置反馈超限
15	原点回零完成 Home Find	0: 原点回零未完成 1: 原点回零完成

索引 (Hex)	子索引 (Hex)	名称	数据类型	设定范围	访问类型	默认值
6040	00	控制字	Uint16	0~65535	RW	0
6041	00	状态字	Uint16	-	RO	0
6060	00	操作模式	Int16	0~10	RW	8
6061	00	模式显示	Int16	-	RO	8
6063	00	位置反馈(单位: 编码器单位)	Int32	-	RO	-
6064	00	位置反馈(单位: 指令单位)	Int32	-	RO	-
606C	00	实际速度(单位: 指令单位/s)	Int32	-	RO	-
6072	00	最大转矩(单位: 0.1%)	Uint16	0~3000	RW	3000
6077	00	实际转矩(单位: 0.1%)	Int16	-5000~5000	RO	-
60FF	00	轮廓速度(单位: 指令脉冲/s)	Uint32	$-2^{31} \sim (2^{31}-1)$	RW	0
6091	01	齿轮比分子	Uint32	$1 \sim 2^{31}-1$	RW	1
	02	齿轮比分母	Uint32	$1 \sim 2^{31}-1$	RW	1
2006	01	速度环增益	Uint16	0~50000	RW	4000
	02	速度环积分时间	Uint16	1~30000	RW	1500

### 5.8.2 相关功能设置

速度到达输出功能:

索引 (Hex)	子索引 (Hex)	名称	说明
606D	00	速度到达阈值	目标速度 60FF(转化成电机转速 rpm 单位)与电机实际速度的差值的绝对值在 606Dh 以内, 且保持 606Eh 设定的时间时, 状态字 6041h.bit10 置 1, 速度到达 D0 功能有效
606E	00	速度到达时间窗口	

### 5.8.3 建议配置

RPDO	TPDO	说明
6040h: 控制字(Control Word)	6041h: 状态字(Status Word)	必须
6060h: 模式选择(Modes of Operation)	6061h: 运行模式(Modes of Operation Display)	可选
60FFh: 目标速度(Target Velocity)		必须
6083h: 轮廓加速度(Profile Acceleration)	6064h: 位置反馈(Position Actual Value)	可选
6084h: 轮廓减速度(Profile Deceleration)	606Ch: 速度反馈(Velocity Actual Value)	可选
	603Fh: 错误代码(Error Code)	可选
	60FDh: 数字输入(Digital Inputs)	可选

## 5.9 轮廓转矩模式 (PT)

此模式下，上位机将目标转矩 6071h、转矩斜坡常数 6087h 发给伺服驱动器，转矩调节由伺服驱动器内部执行。当电机的转速达到限幅值后将进入调速阶段。

### 5.9.1 相关对象

控制字 6040h		
位	名称	描述
0	伺服准备好(Switch On)	Bit0~Bit3 值均为 1 时，电机使能
1	接通主回路电(Enable Voltage)	
2	快速停机(Quick Stop)	
3	伺服运行(Enable Operation)	
7	复位故障(Reset Fault)	0: 无作用 1: 复位驱动器故障

状态字 6041h		
位	名称	描述
10	目标到达 Target Reached	0: 目标转矩未到达 1: 目标转矩到达
11	软件内部位置超限 Internal Limit Active	0: 位置指令和位置反馈均未超限 1: 位置指令或位置反馈超限
15	原点回零完成 Home Find	0: 原点回零未完成 1: 原点回零完成

索引 (Hex)	子索引 (Hex)	名称	数据类型	设定范围	访问类型	默认值
6040	00	控制字	Uint16	0~65535	RW	0
6041	00	状态字	Uint16	-	RO	0
6060	00	操作模式	Int16	0~10	RW	8
6061	00	模式显示	Int16	-	RO	8
6063	00	位置反馈(单位: 编码器单位)	Int32	-	RO	-
6064	00	位置反馈(单位: 指令单位)	Int32	-	RO	-
606C	00	实际速度(单位: 指令单位/s)	Int32	-	RO	-
6071	00	目标转矩(单位: 0.1%)	Int16	-3000~3000	RW	0
6072	00	最大转矩(单位: 0.1%)	Uint16	0~3000	RW	3000
6074	00	转矩指令(单位: 0.1%)	Int16	-5000~5000-	RO	-
6077	00	实际转矩(单位: 0.1%)	Int16	-5000~5000	RO	-
60FF	00	轮廓速度(单位: 指令脉冲/s)	Uint32	$-2^{31} \sim (2^{31}-1)$	RW	0
6087	00	转矩斜坡(单位: 0.1%/s)	Uint32	$0 \sim (2^{32}-1)$	RW	3000
2006	01	速度环增益	Uint16	0~50000	RW	4000
	02	速度环积分时间	Uint16	1~30000	RW	1500

## 5.9.2 相关功能设置

转矩到达信号设置：

索引 (Hex)	子索引 (Hex)	名称	说明
2005	11	转矩到达基准值	转矩到达基准值：A 转矩到达有效值：B 转矩到达无效值：C 当： 转矩实际值  >  A + B 时，转矩到达 DO 有效，且状态字 6041h.bit10 置 1 当： 转矩实际值  <  A + C 时，转矩到达 DO 无效，且状态字 6041h.bit10 清零
2005	12	转矩到达有效值	
2005	13	转矩到达无效值	

## 5.9.3 建议配置

RPDO	TPDO	说明
6040h: 控制字 (Control Word)	6041h: 状态字 (Status Word)	必须
6060h: 模式选择 (Modes of Operation)	6061h: 运行模式 (Modes of Operation Display)	可选
6071h: 目标转矩 (Target Torque)		必须
6087h: 转矩斜坡 (Torque Slope)	6064h: 位置反馈 (Position Actual Value)	可选
607Fh: 最大轮廓速度 (Profile Velocity)	606Ch: 速度反馈 (Velocity Actual Value)	可选
	6077h: 转矩反馈 (Torque Actual Value)	可选
	603Fh: 错误代码 (Error Code)	可选
	60FDh: 数字输入 (Digital Inputs)	可选

## 5.10 原点回归模式 (HM)

原点回归模式用于寻找机械原点，并定位机械原点与机械零点的位置关系。

机械原点：机械上某一固定的位置，可对应某一确定的原点开关或电机 Z 相信号。

机械零点：机械上绝对 0 位置。

原点回零完成后，电机停止位置为机械原点，通过设置 607Ch，可以设定机械原点与机械零点的关系：

机械原点 = 机械零点 + 607Ch (原点偏置)

当 607Ch = 0 时，机械原点与机械零点重合。

### 5.10.1 相关对象

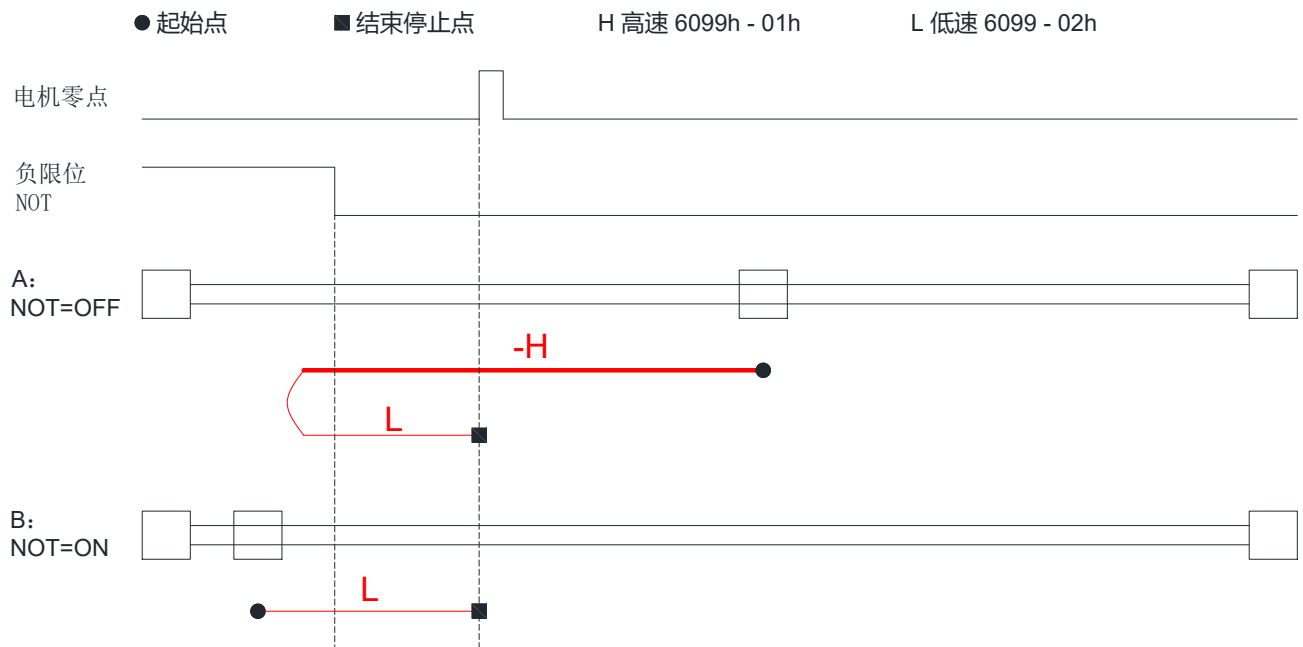
控制字 6040h		
位	名称	描述
0	伺服准备好 (Switch On)	Bit0~Bit3 值均为 1 时，电机使能
1	接通主回路电 (Enable Voltage)	
2	快速停机 (Quick Stop)	
3	伺服运行 (Enable Operation)	
4	启动回零 (Home Start)	0 -> 1: 启动回零 1: 回零中 1 -> 0: 结束回零
7	复位故障 (Reset Fault)	0: 无作用 1: 复位驱动器故障
8	暂停 Halt	0: 伺服按 Bit4 设置决定是否启动回零 1: 伺服按 605Dh 设置暂停
状态字 6041h		

位	名称	描述
10	目标到达 Target Reached	0: 目标位置未到达 1: 目标位置到达
11	软件内部位置超限 Internal Limit Active	0: 位置指令和位置反馈均未超限 1: 位置指令或位置反馈超限
12	回零 Homing Attained	0: 回零未成功 1: 回零成功, 此标志位在伺服处于回零模式运行状态 (target reach 信号)被置位后有效
13	回零错误 Homing Error	0: 回零没发生错误 1: 回零发生错误
15	原点回零完成 Home Find	0: 原点回零未完成 1: 原点回零完成

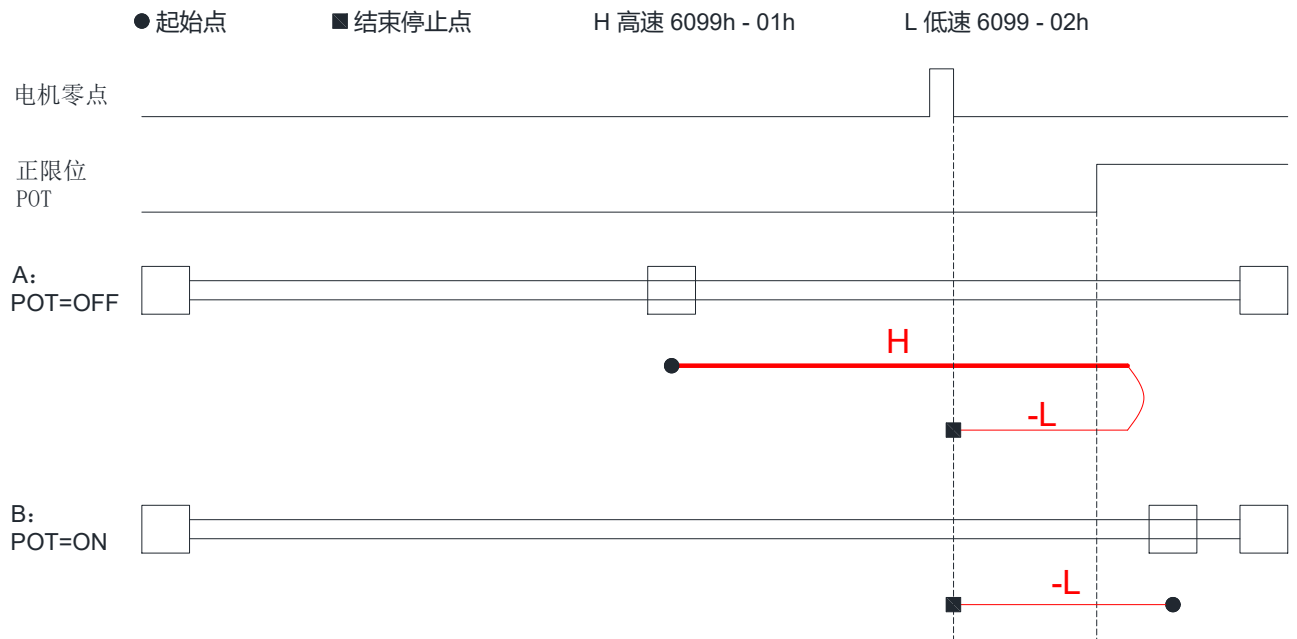
索引 (Hex)	子索引 (Hex)	名称	数据类型	设定范围	访问类型	默认值
6040	00	控制字	Uint16	0~65535	RW	0
6041	00	状态字	Uint16	-	RO	0
6060	00	操作模式	Int16	0~10	RW	8
6061	00	模式显示	Int16	-	RO	8
6062	00	位置指令(单位: 指令单位)	Int32	-	RO	-
6063	00	位置反馈(单位: 编码器单位)	Int32	-	RO	-
6064	00	位置反馈(单位: 指令单位)	Int32	-	RO	-
6065	00	位置偏差过大阈值(单位: 指令单位)	Uint32	0~232-1	RW	393216
6067	00	位置到达阈值(单位: 编码器单位)	Uint32	0~65535	RW	92
6068	00	位置到达时间窗口(单位: ms)	Uint16	0~65535	RW	10
606C	00	实际速度(单位: 指令单位/s)	Int32	-	RO	-
6072	00	最大转矩(单位: 0.1%)	Uint16	0~3000	RW	3000
6077	00	实际转矩(单位: 0.1%)	Int16	-5000~5000	RO	-
6091	01	齿轮比分子	Uint32	1~231-1	RW	1
	02	齿轮比分母	Uint32	1~231-1	RW	1
6099	01	搜索减速点信号速度(单位: 指令单位/s)	Uint32	1~231-1	RW	10000
	02	搜索原点信号速度(单位: 指令单位/s)	Uint32	1~231-1	RW	2000
609A	00	加速度(单位: 指令单位/s <sup>2</sup> )	Uint32	0~232-1	RW	100000
60F4	00	位置偏差(单位: 指令单位)	Int32	-	RO	-
2006	01	速度环增益	Uint16	0~50000	RW	4000
	02	速度环积分时间	Uint16	1~30000	RW	1500
	03	位置环增益	Uint16	0~50000	RW	800

## 5.10.2 回零操作介绍

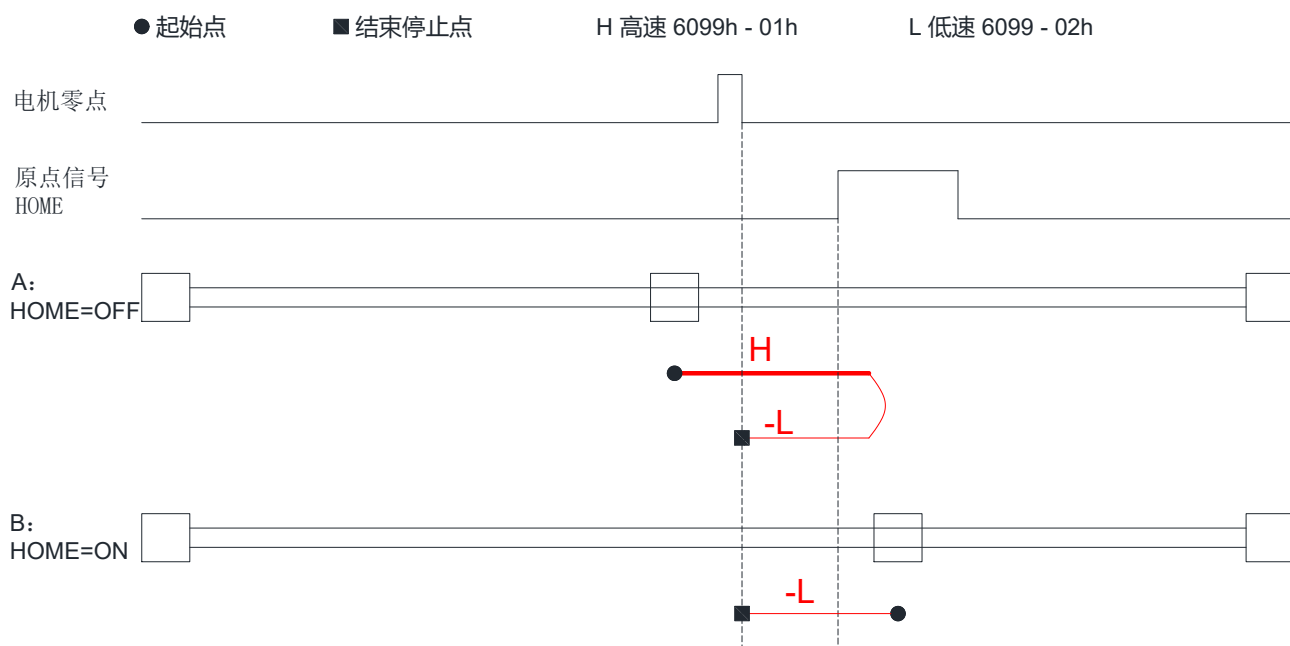
### 1. 对象 6098h = 1



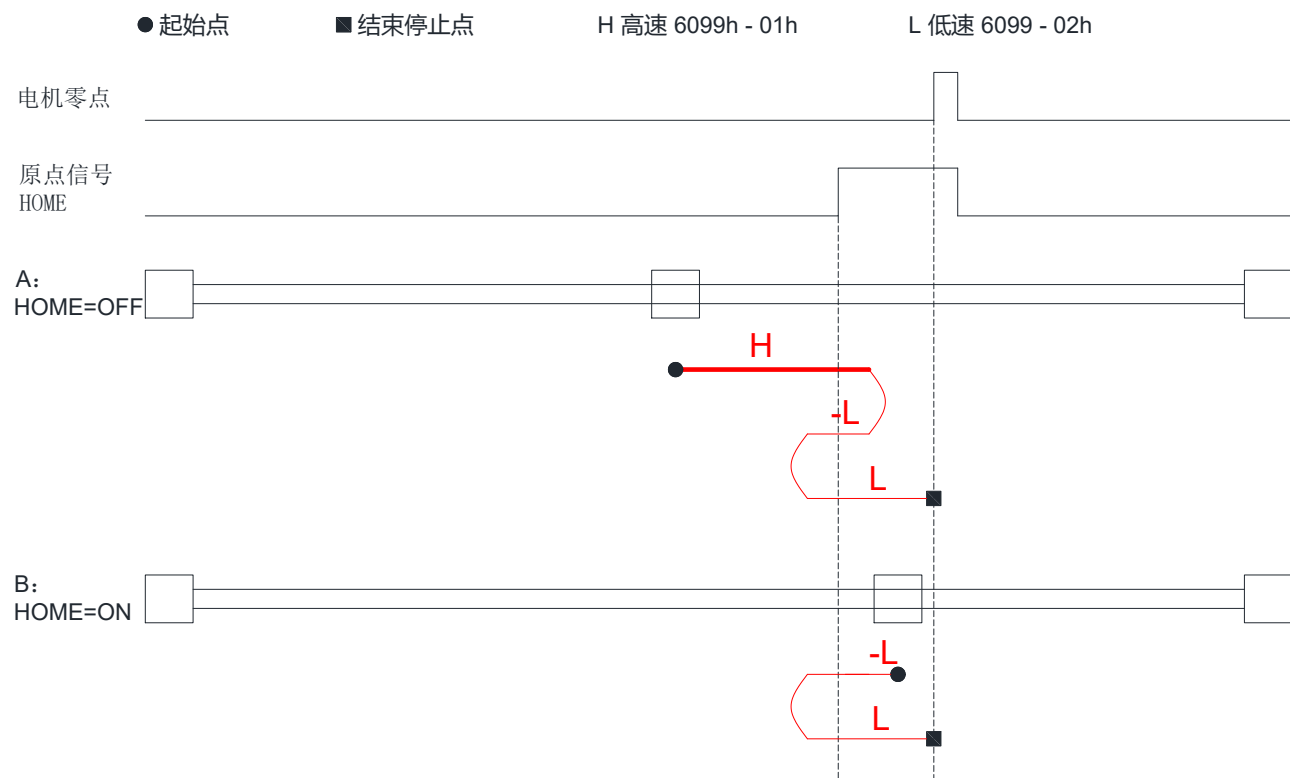
### 2. 对象 6098h = 2



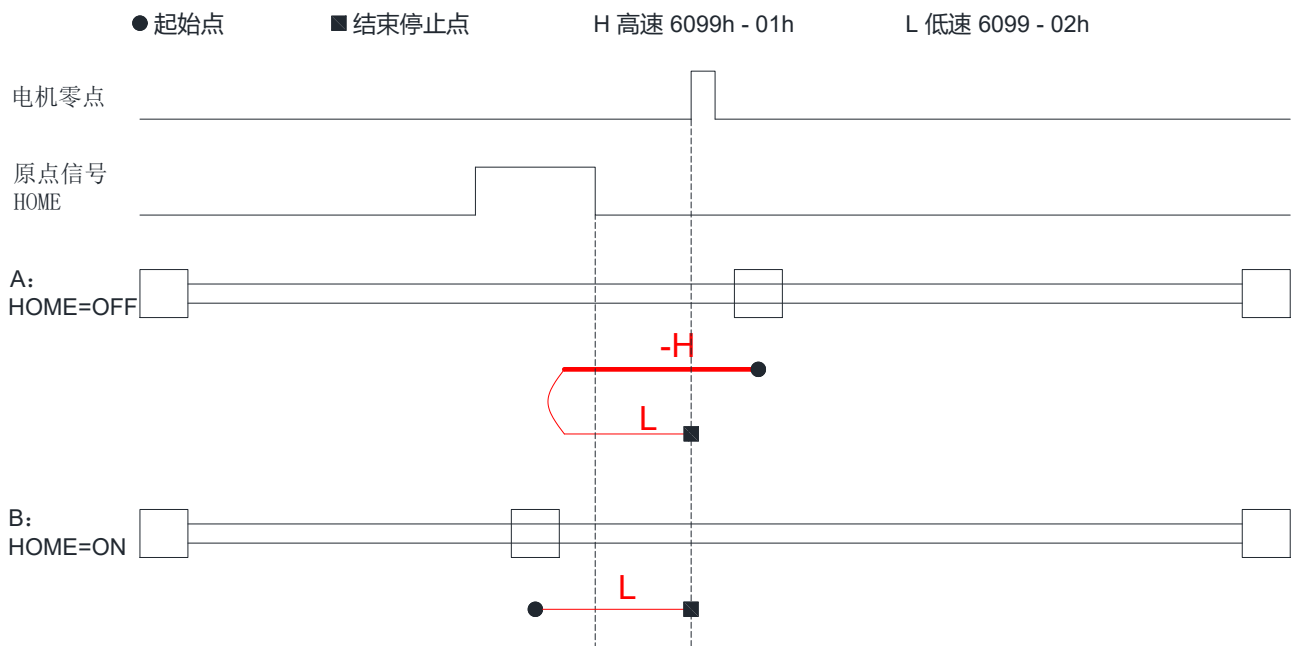
3. 对象 6098h = 3、39



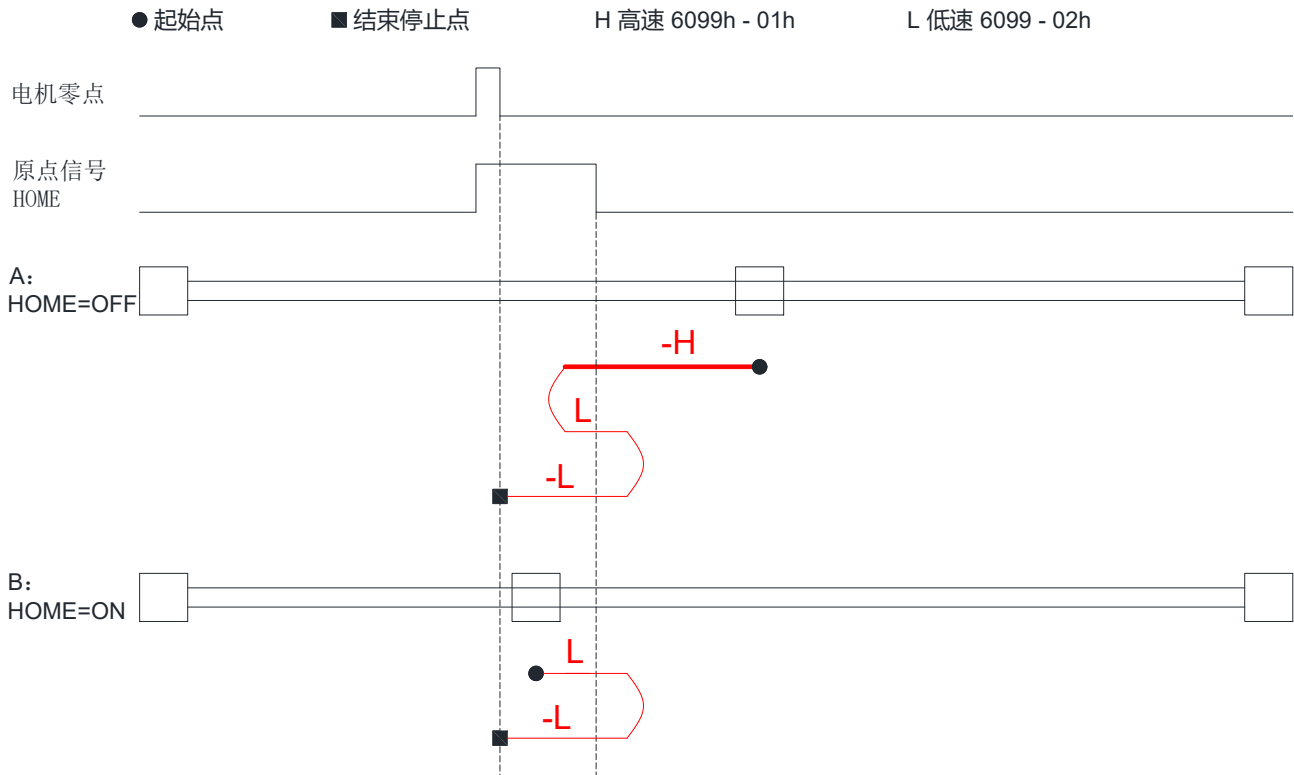
4. 对象 6098h = 4



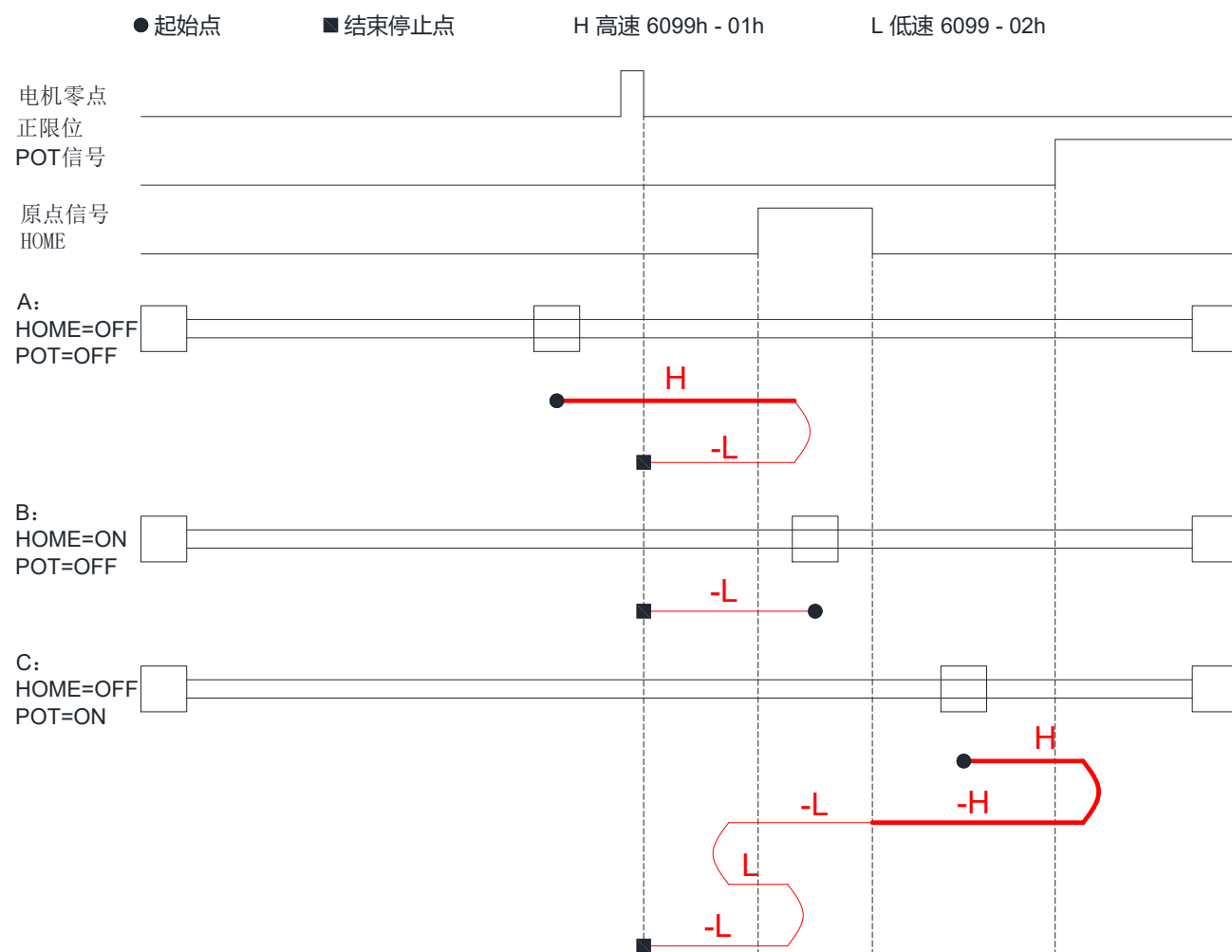
5. 对象 6098h = 5



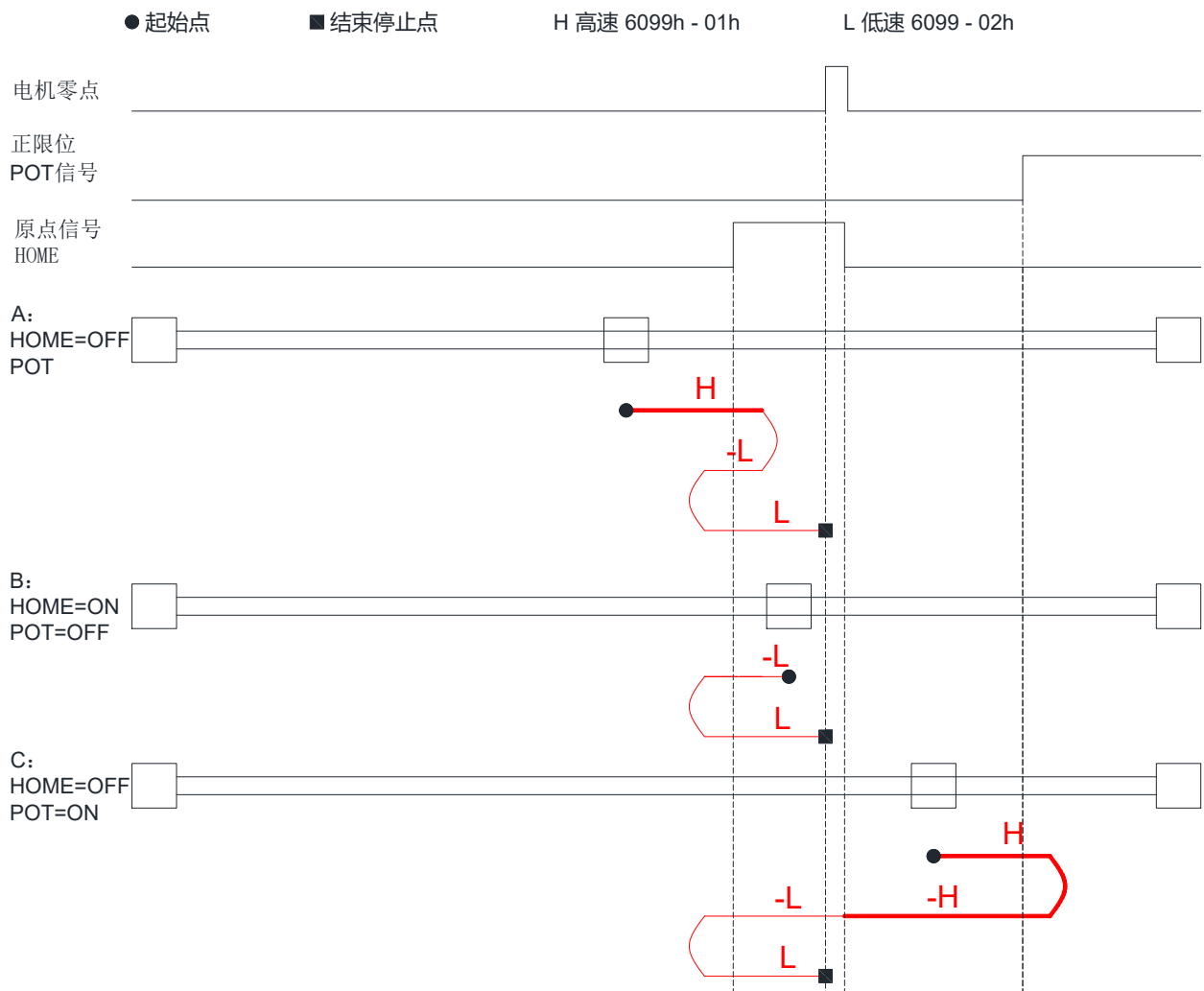
6. 对象 6098h = 6



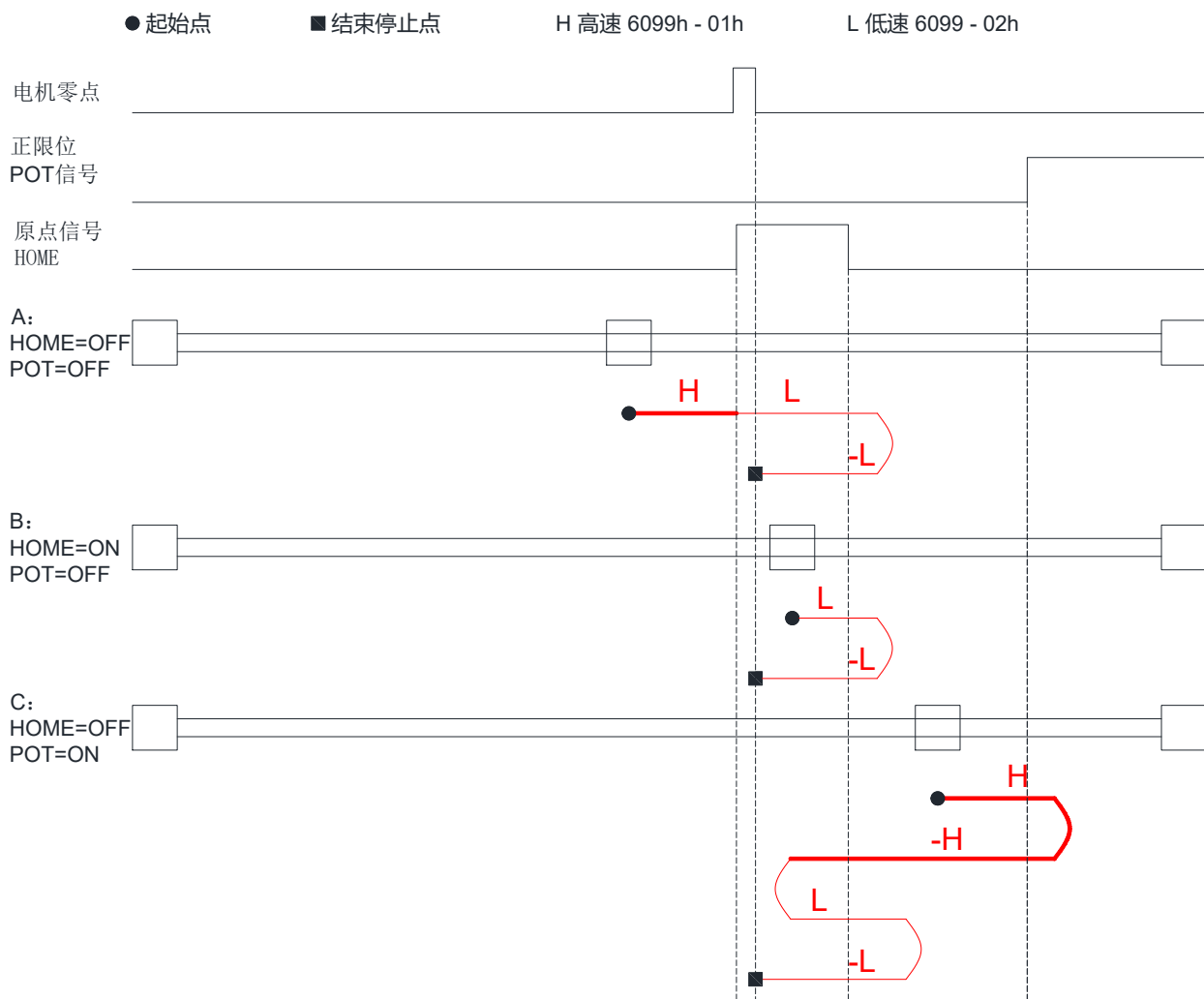
7. 对象 6098h = 7



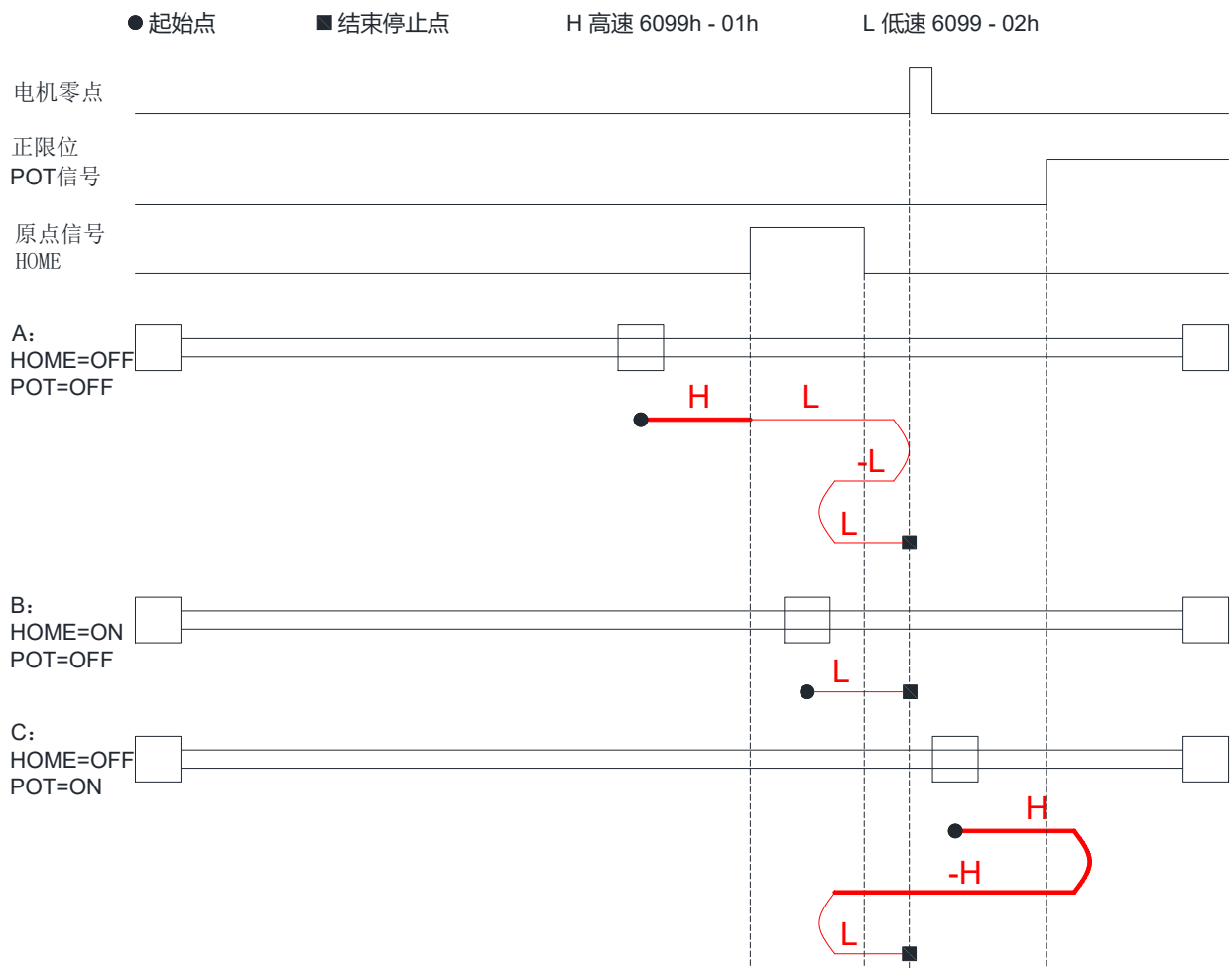
8. 对象 6098h = 8



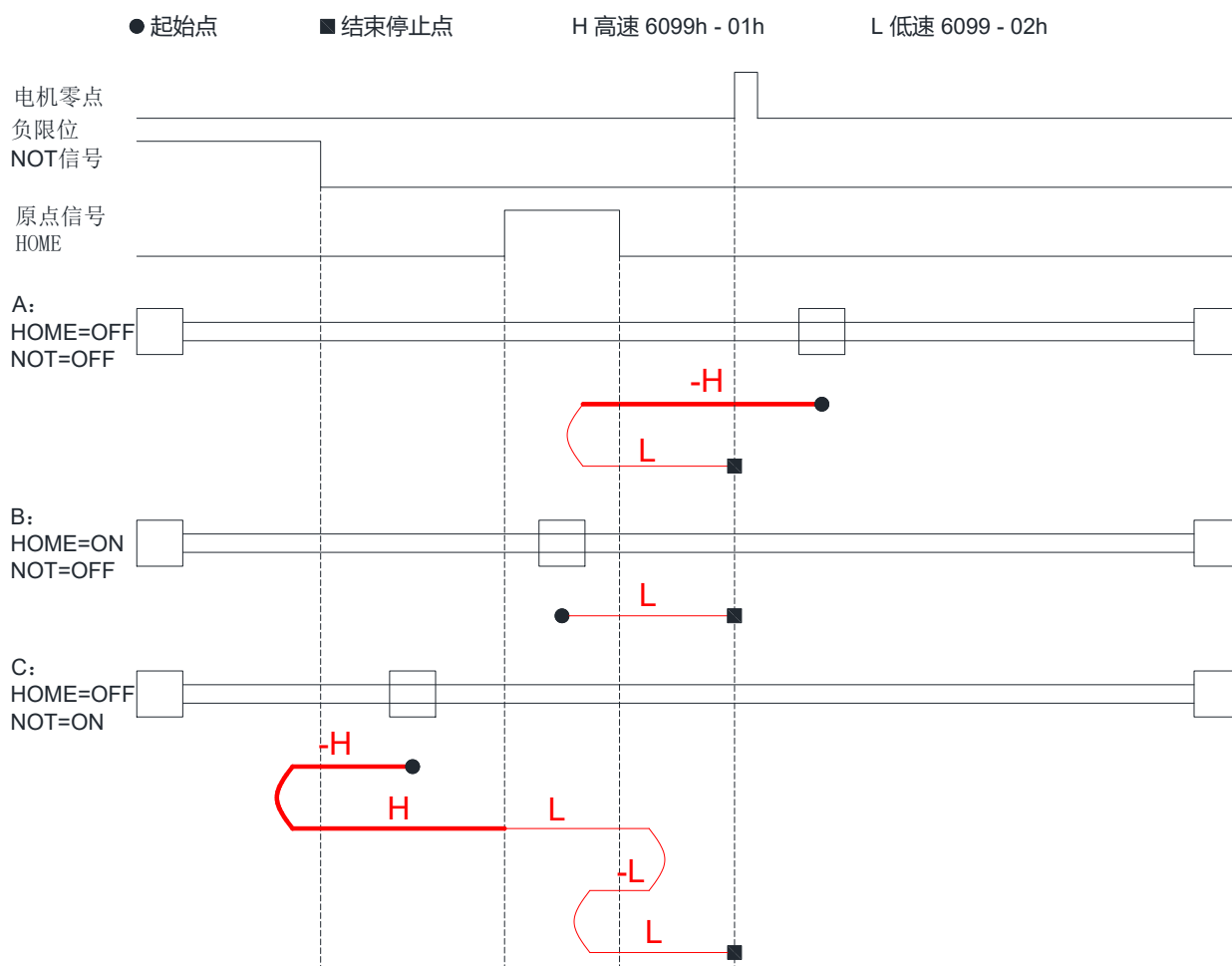
9. 对象 6098h = 9



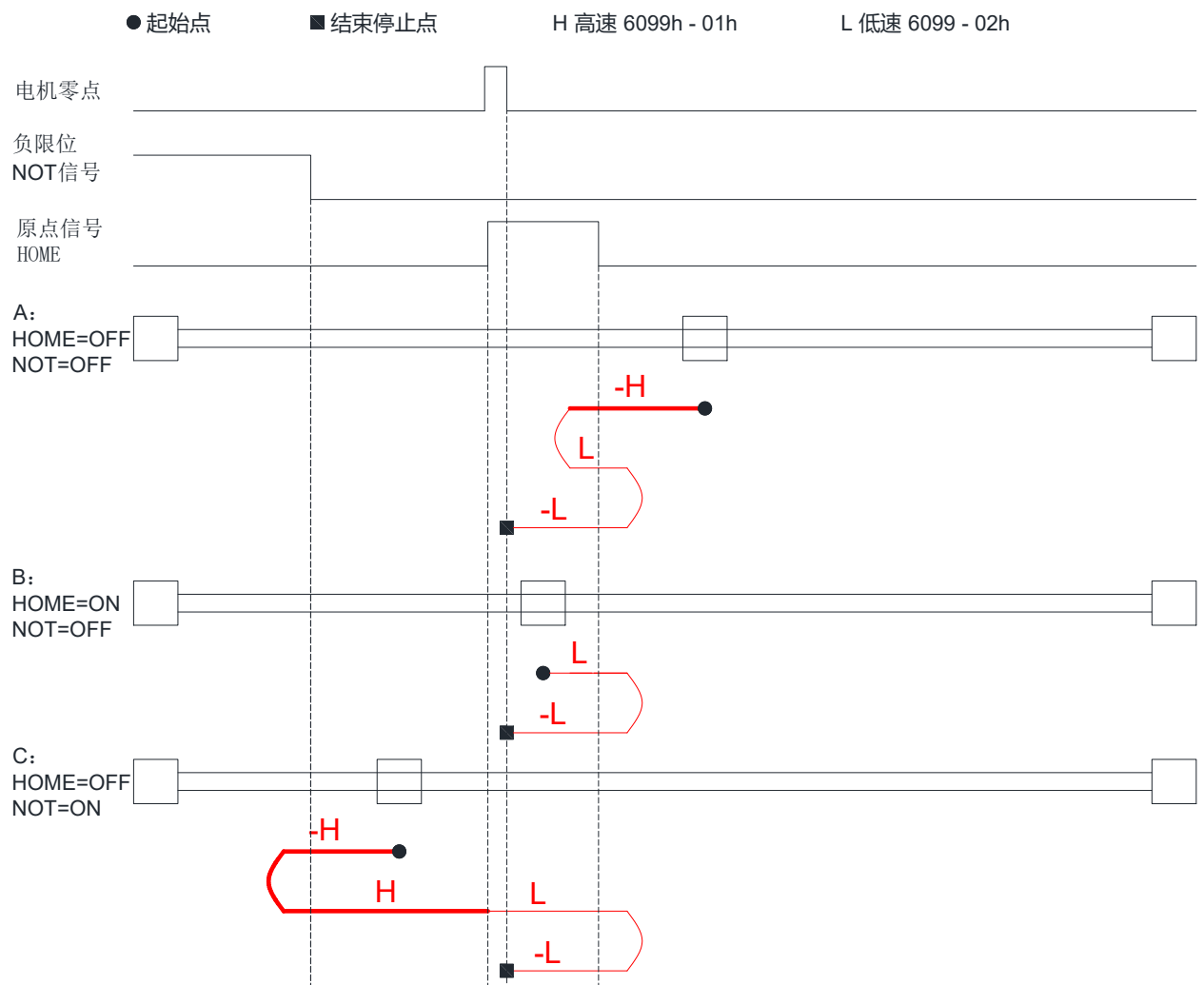
10. 对象 6098h = 10



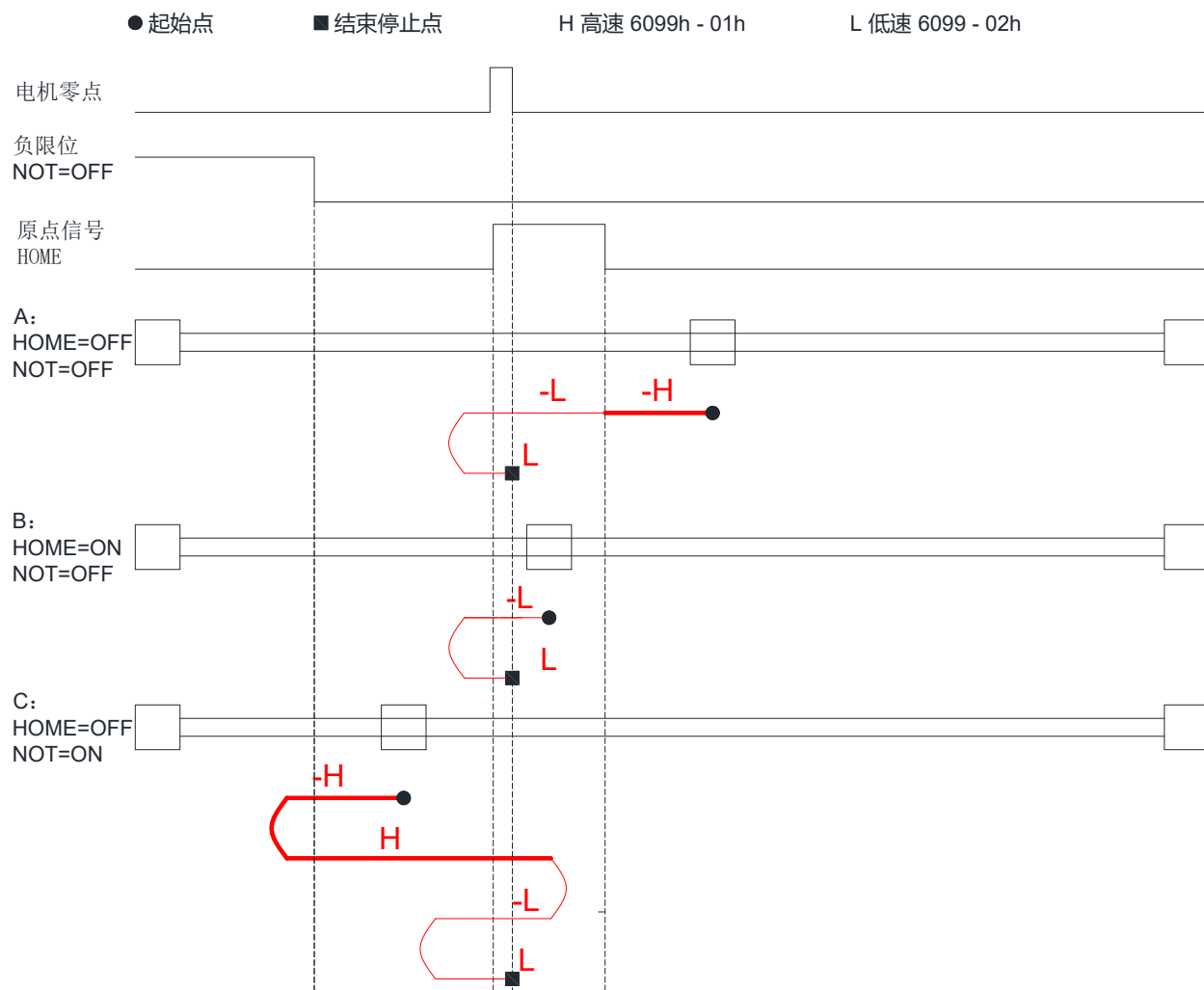
### 11. 对象 6098h = 11



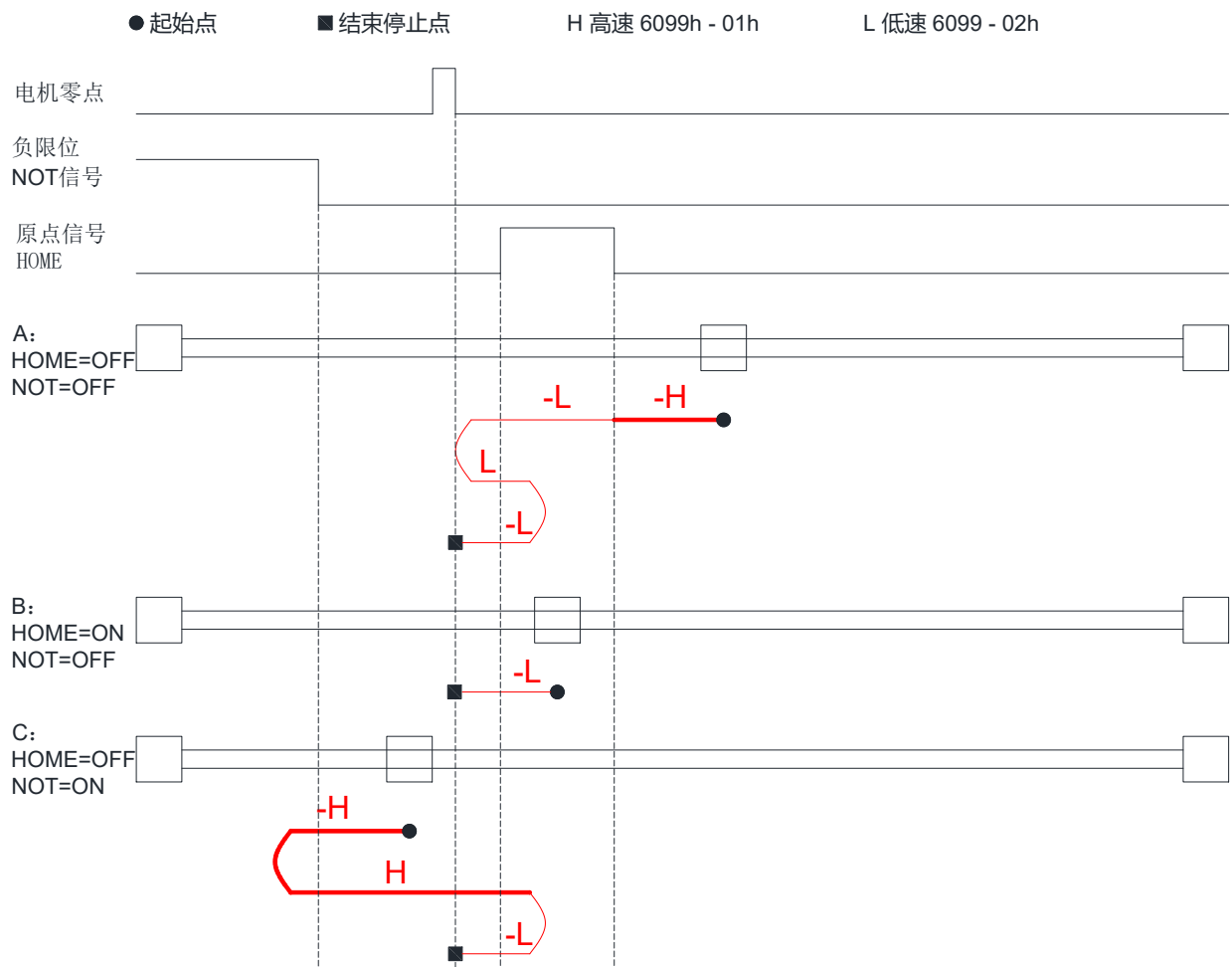
12. 对象 6098h = 12



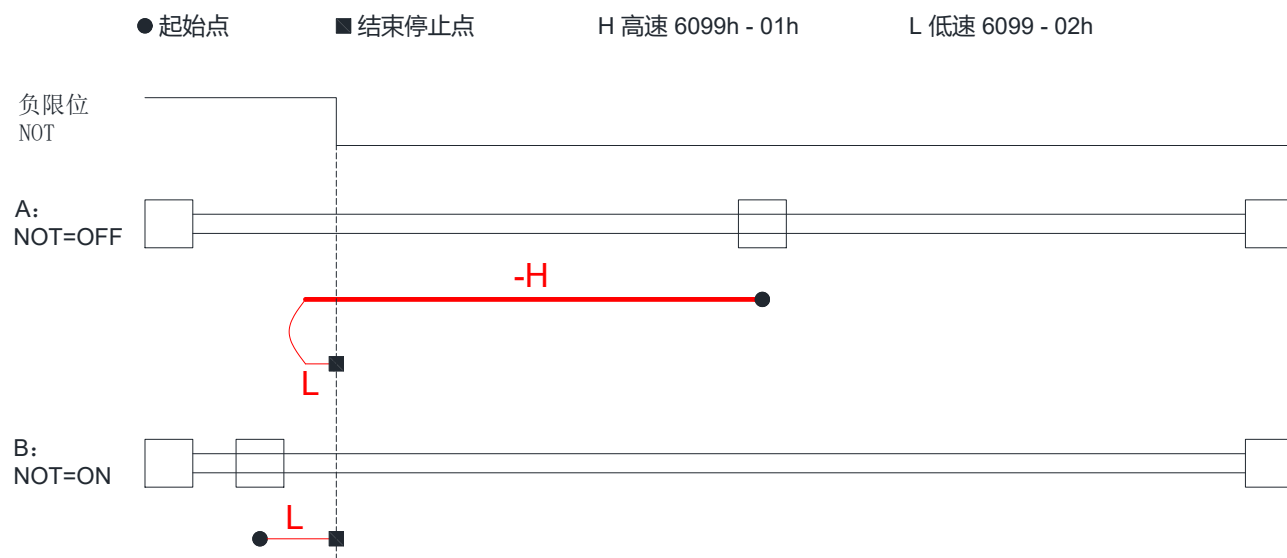
13. 对象 6098h = 13



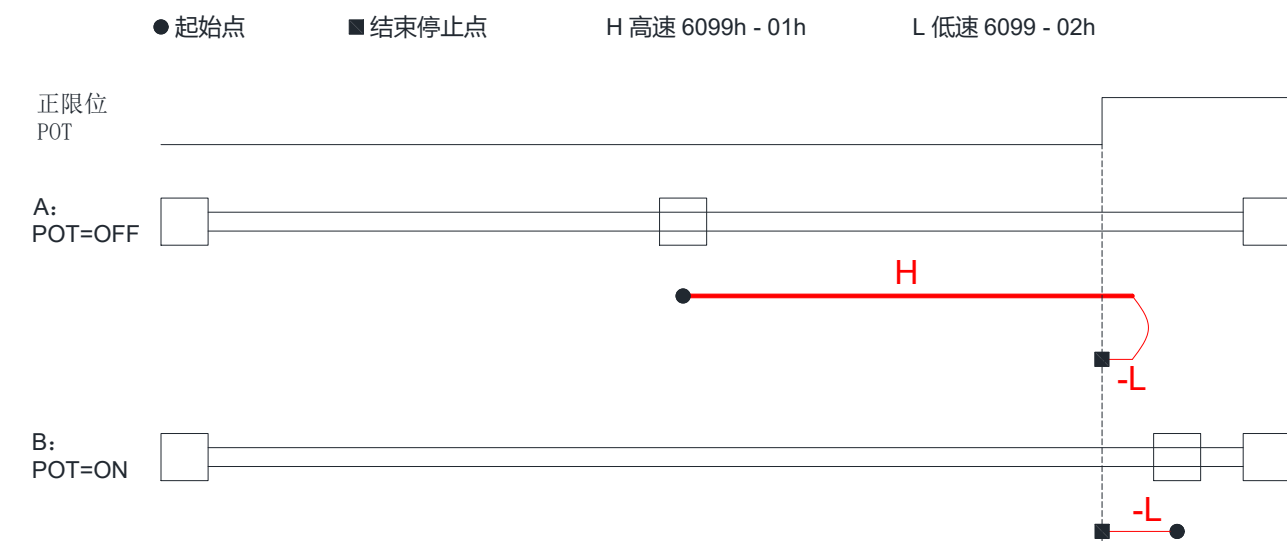
14. 对象 6098h = 14



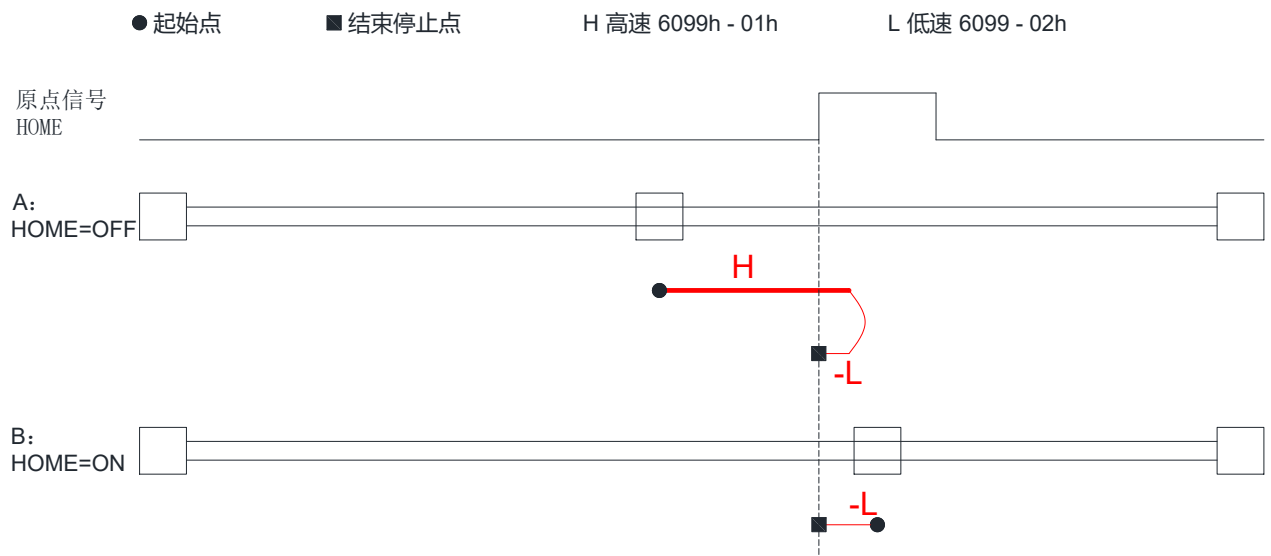
15. 对象 6098h = 17



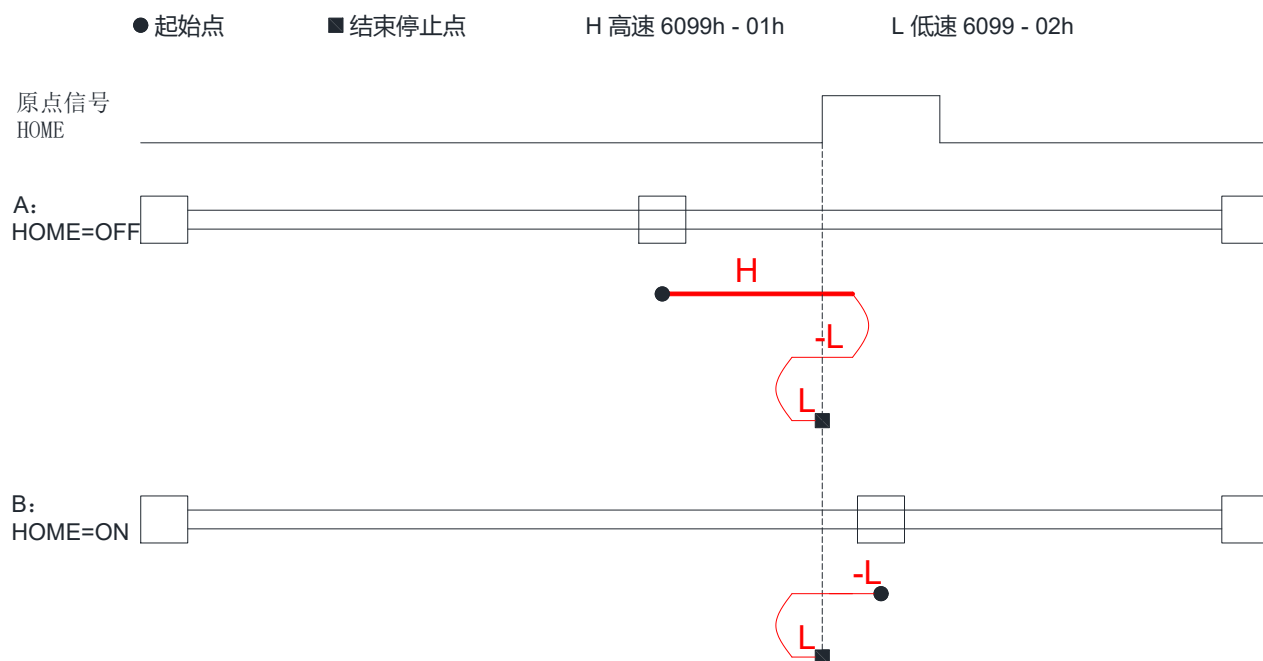
16. 对象 6098h = 18



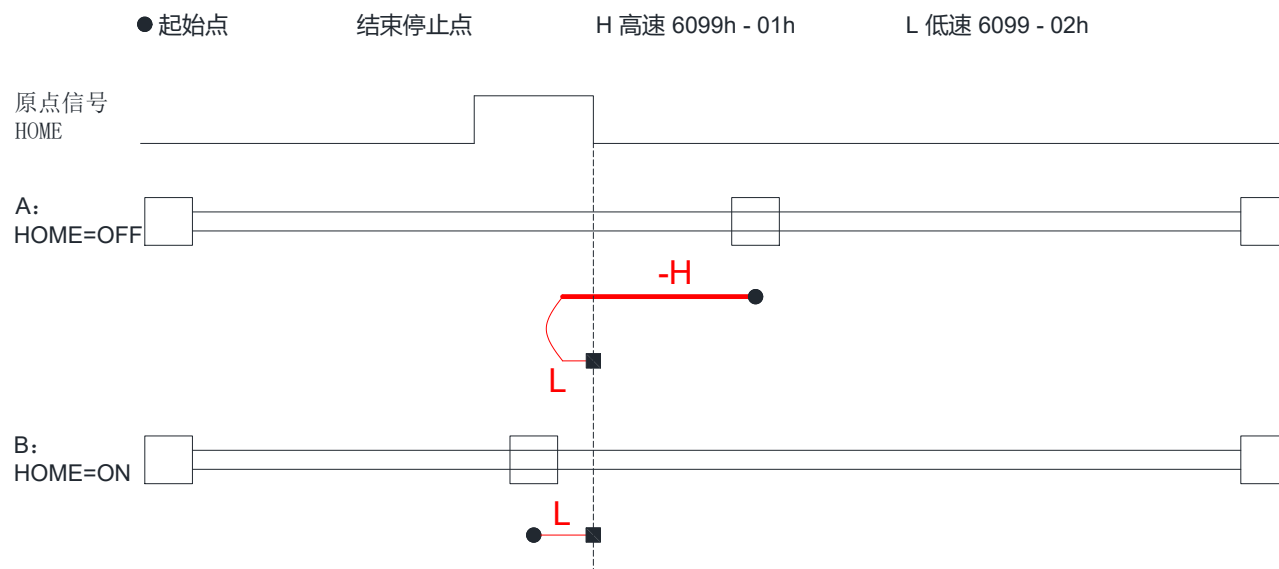
17. 对象 6098h = 19



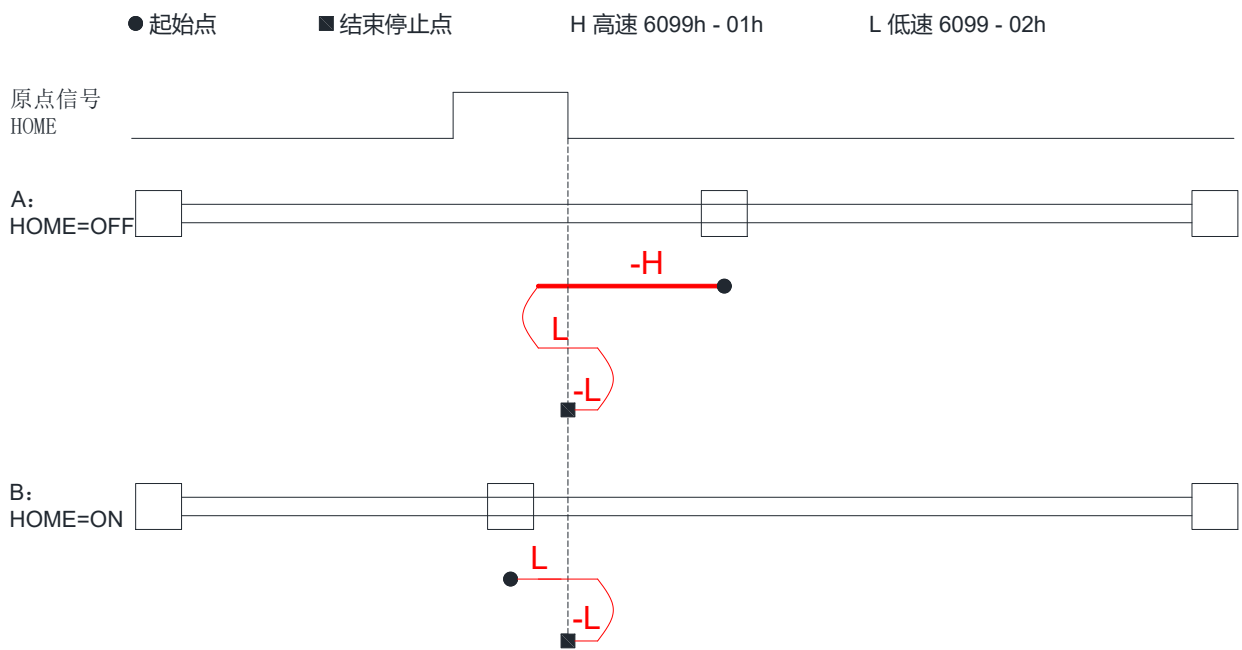
18. 对象 6098h = 20



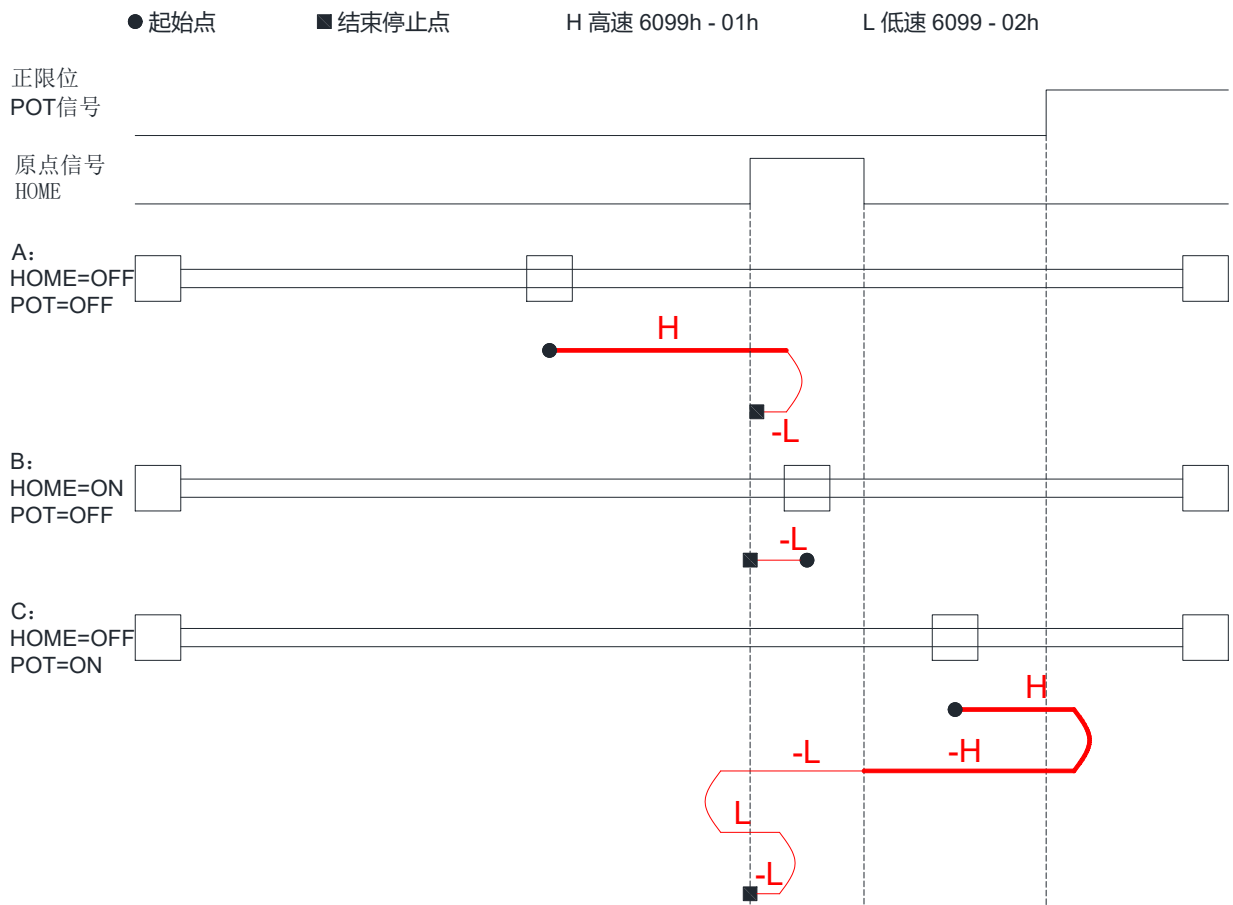
19. 对象 6098h = 21



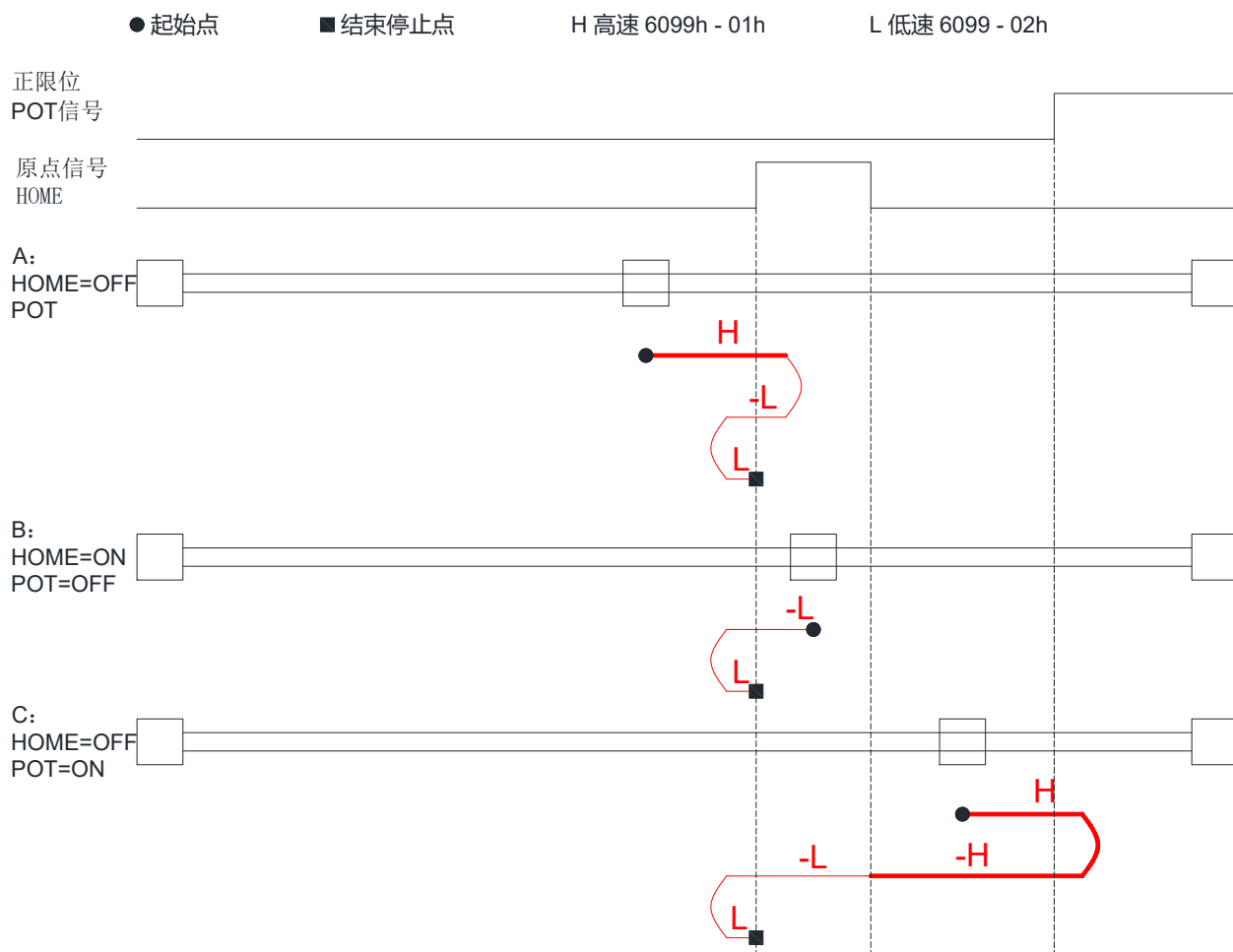
20. 对象 6098h = 22



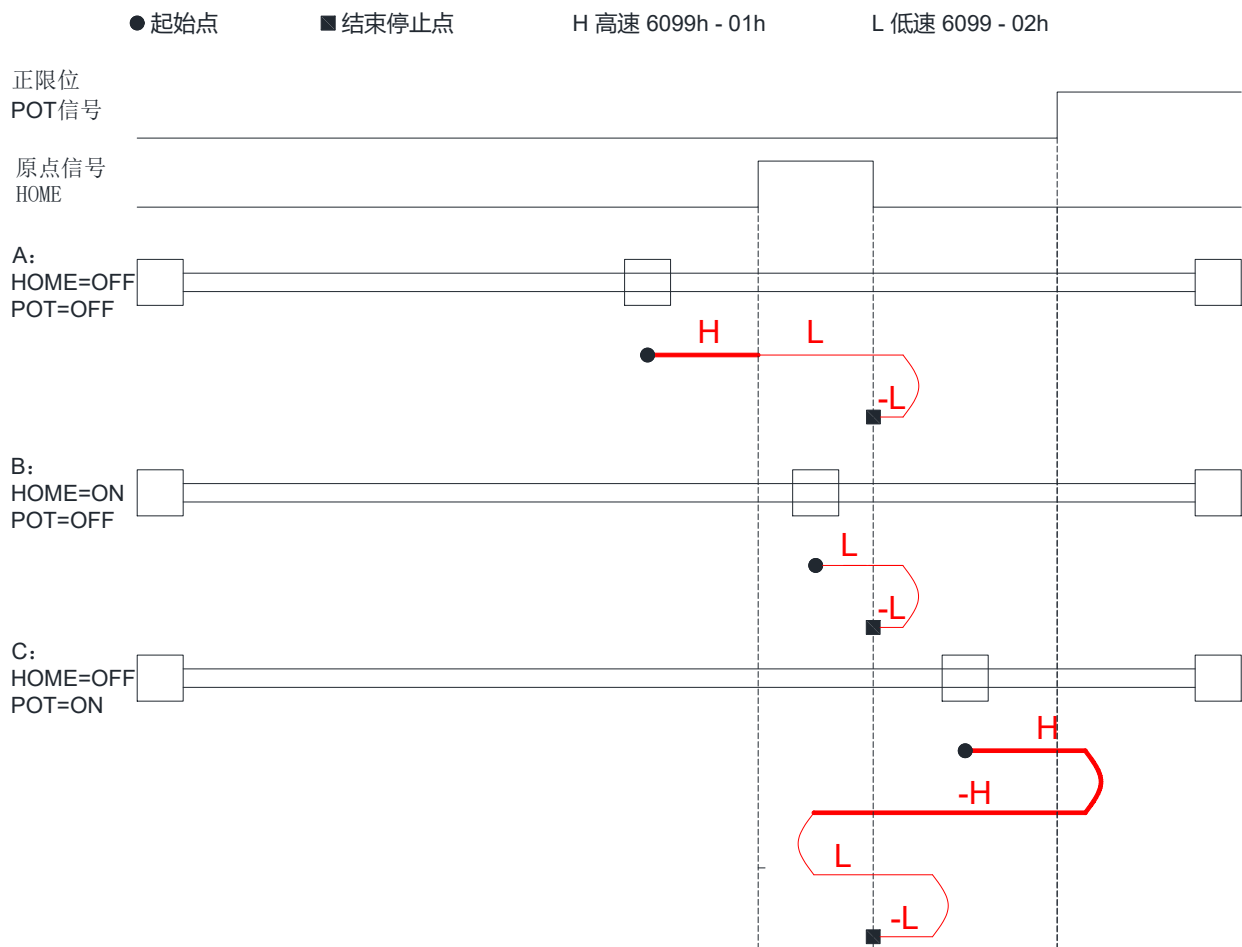
21. 对象 6098h = 23



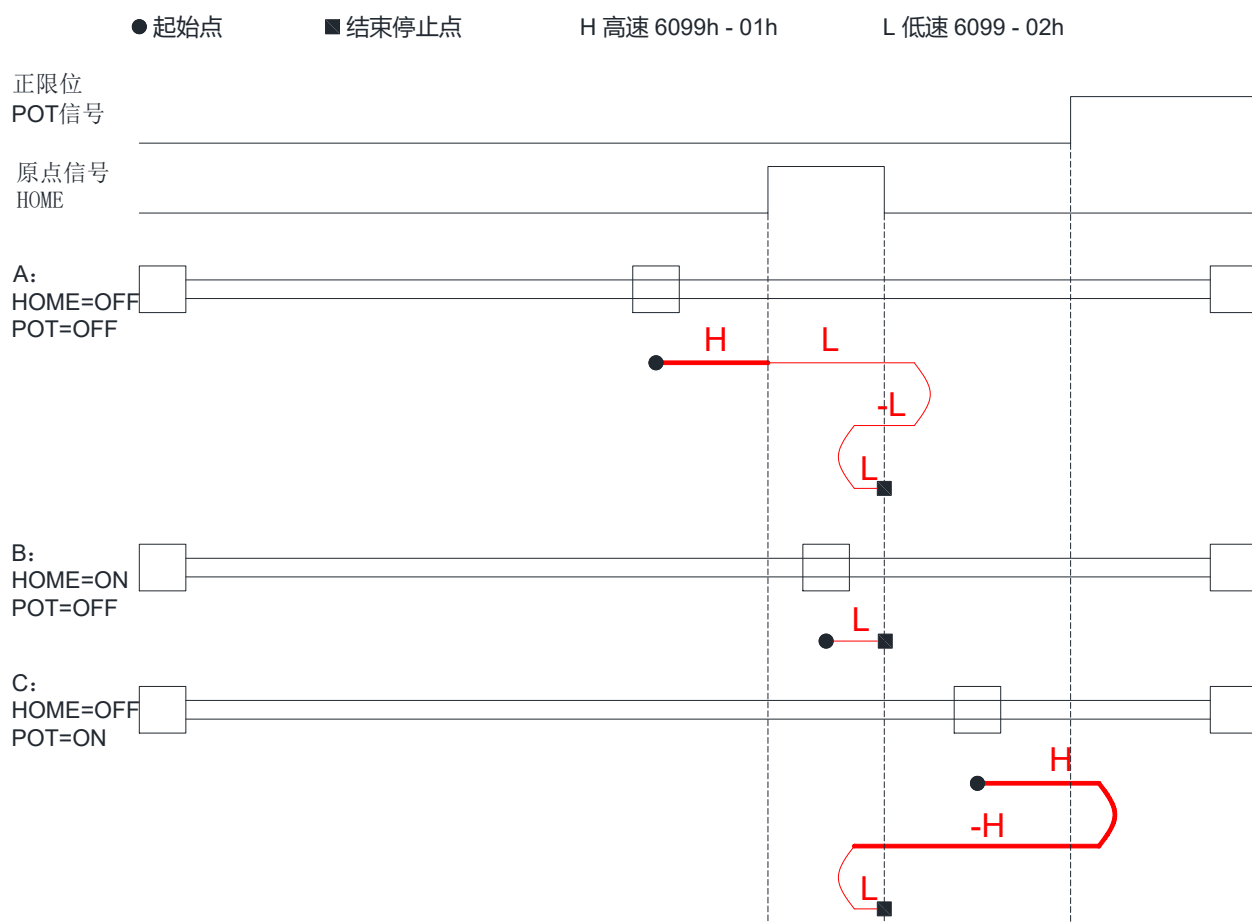
22. 对象 6098h = 24



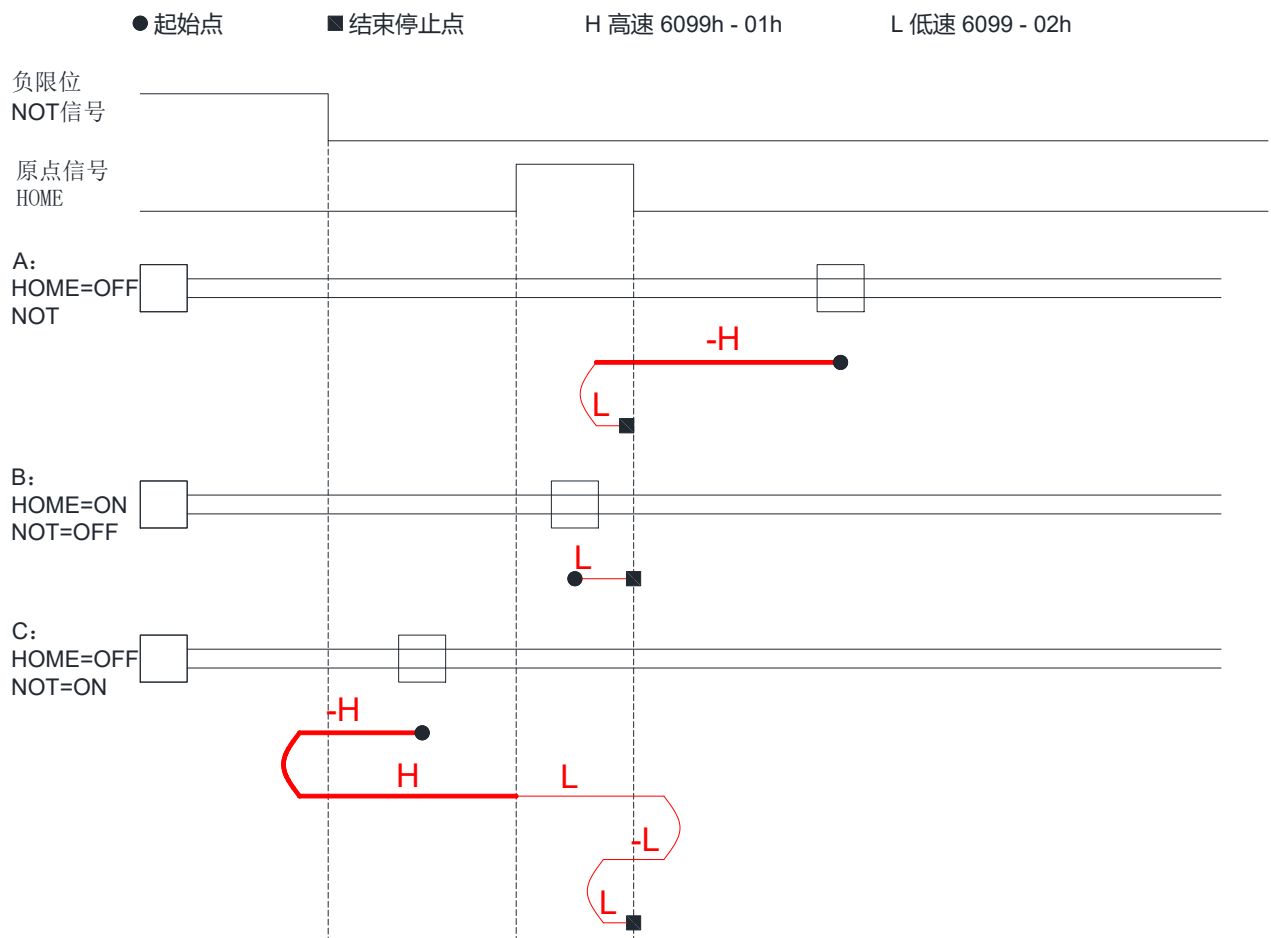
23. 对象 6098h = 25



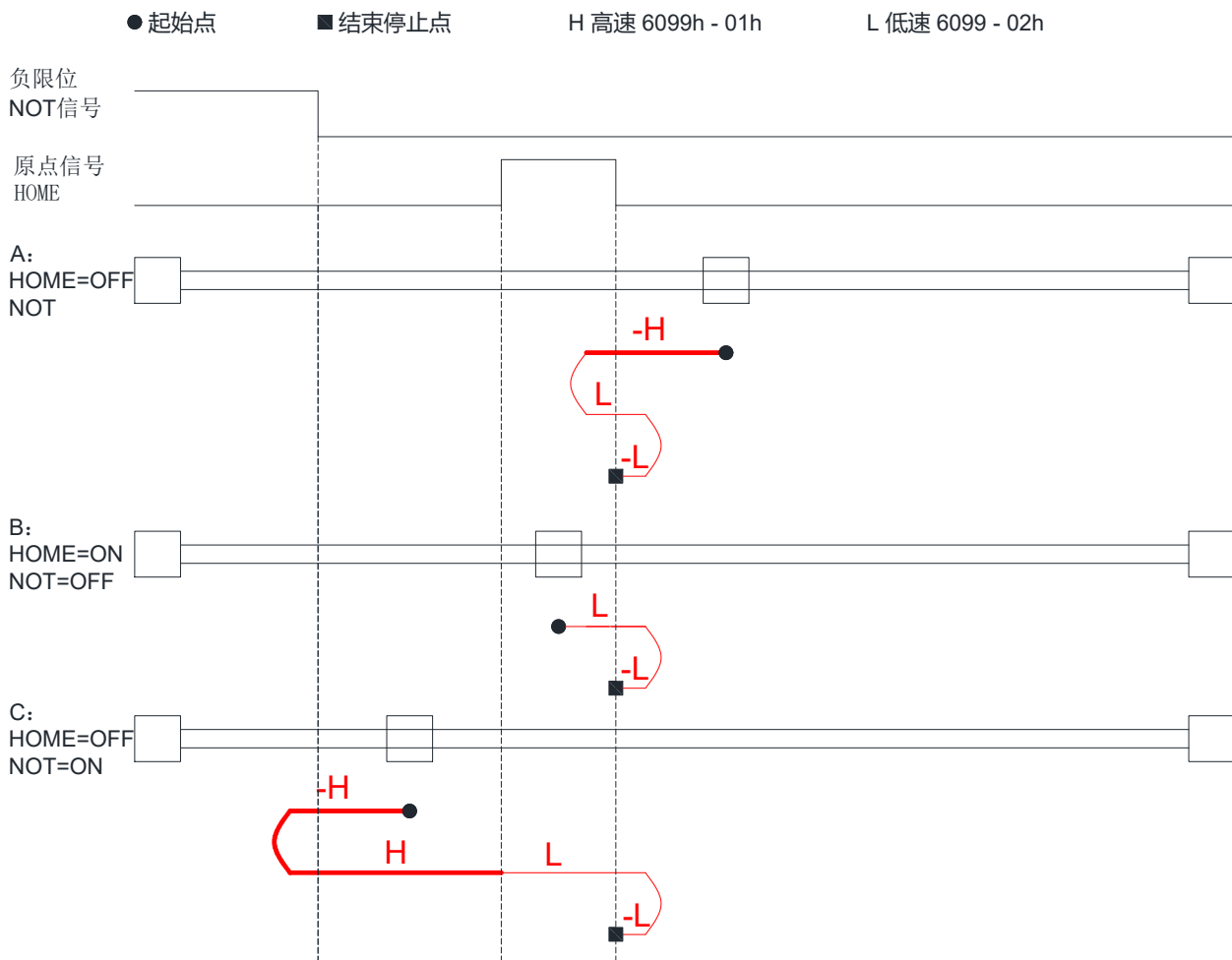
24. 对象 6098h = 26



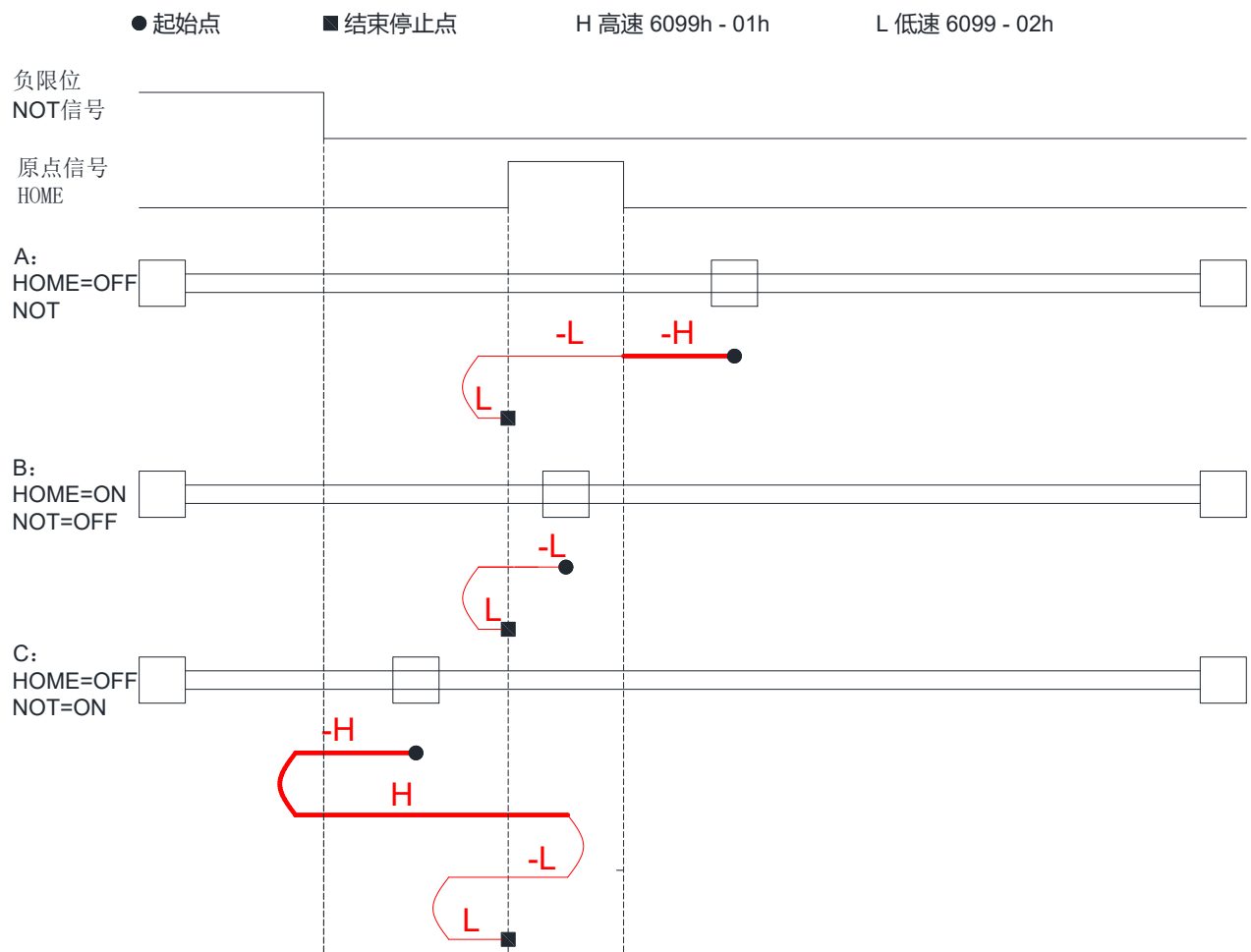
25. 对象 6098h = 27



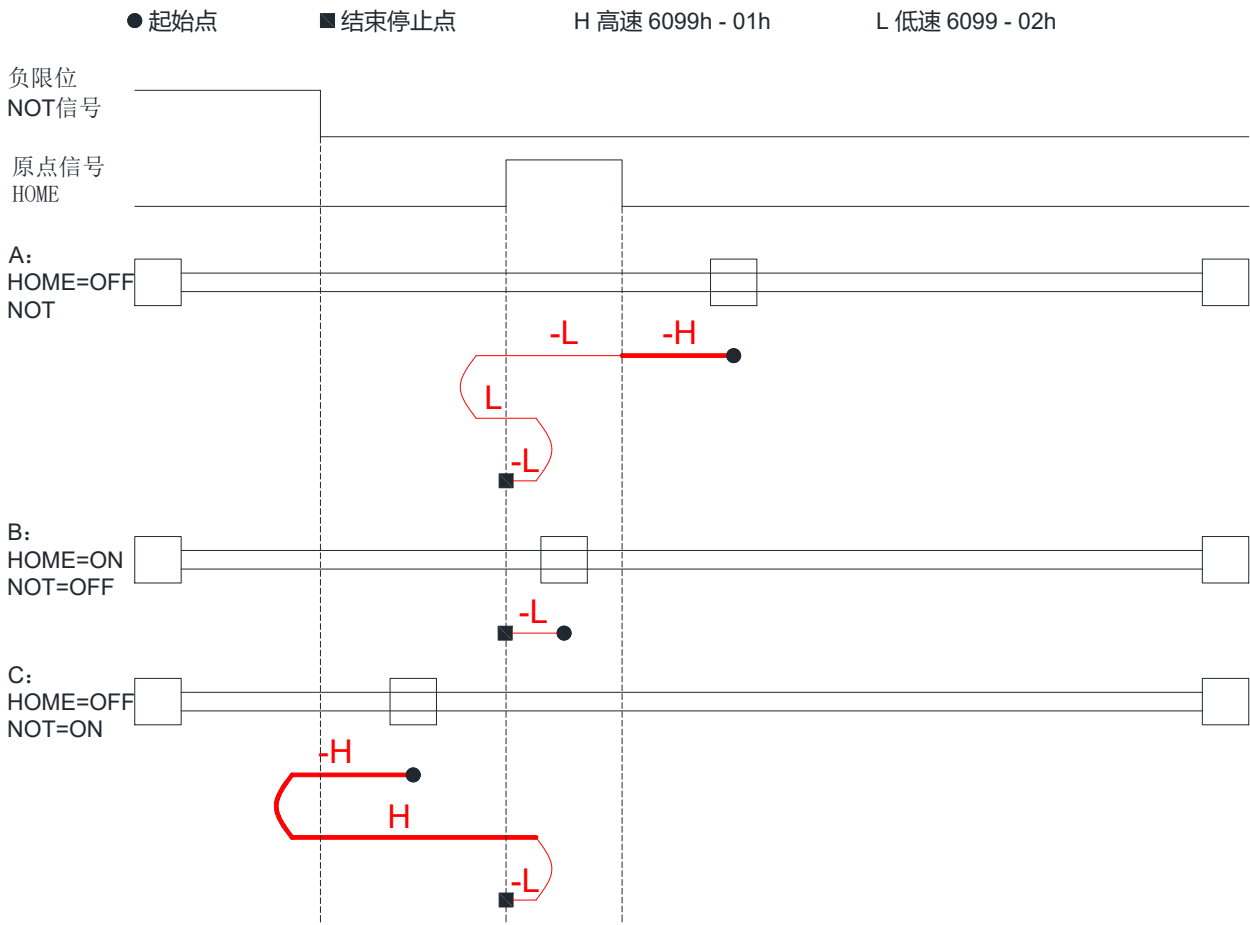
26. 对象 6098h = 28



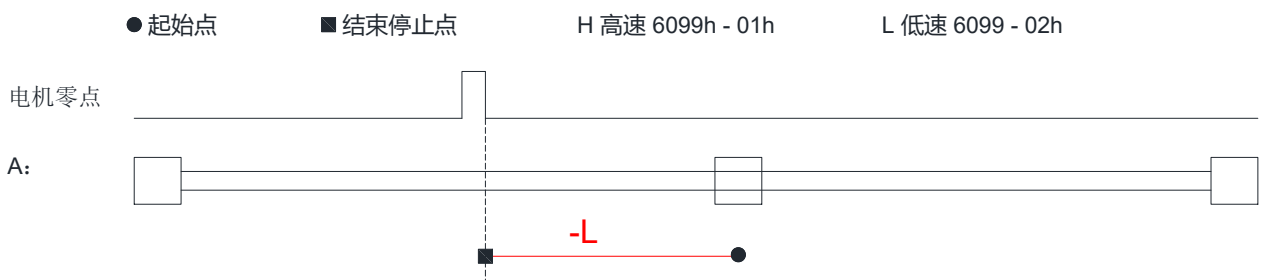
27. 对象 6098h = 29



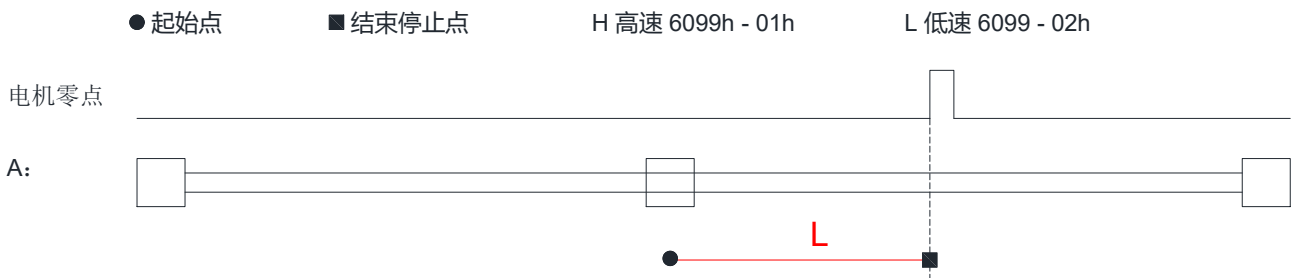
28. 对象 6098h = 30



29. 对象 6098h = 33、37

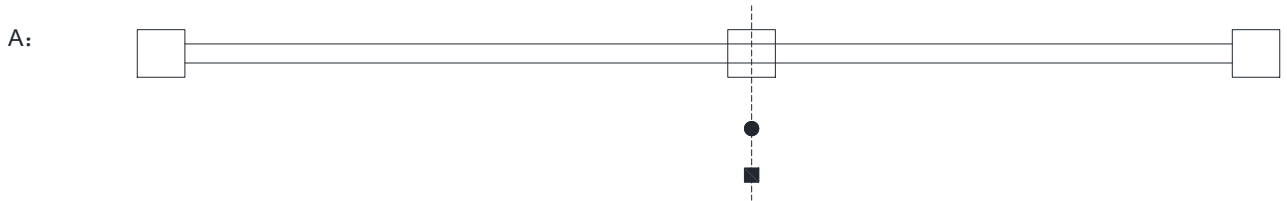


30. 对象 6098h = 34、36



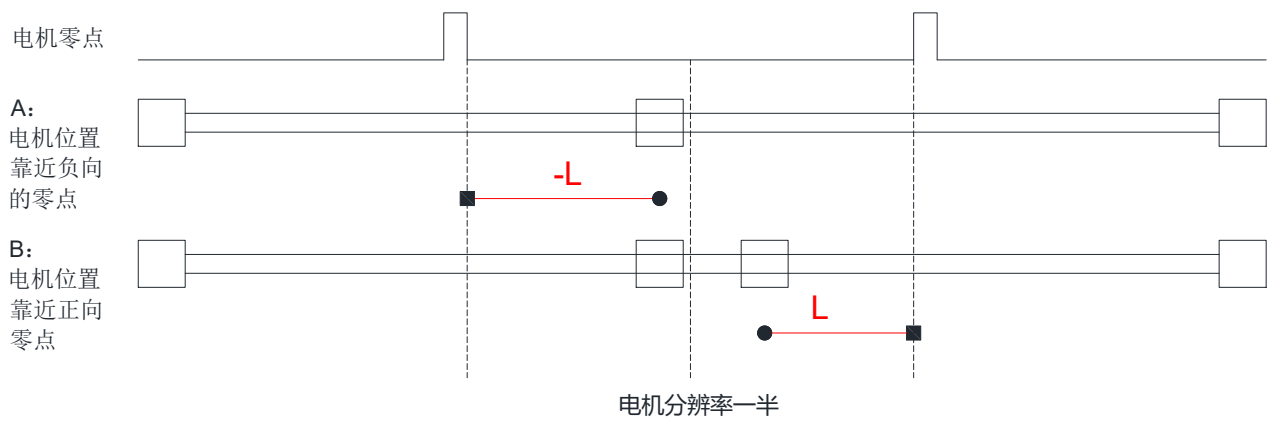
31. 对象 6098h = 35

● 起始点      ■ 结束停止点      H 高速 6099h - 01h      L 低速 6099 - 02h



32. 对象 6098h = 38

● 起始点      ■ 结束停止点      H 高速 6099h - 01h      L 低速 6099 - 02h



### 5.10.3 建议配置

RPDO	TPDO	说明
6040h: 控制字 (Control Word)	6041h: 状态字 (Status Word)	必须
6060h: 模式选择 (Modes of Operation)	6061h: 运行模式 (Modes of Operation Display)	可选
6098h: 回零方式 (Homing Method)		可选
6099-01h: 搜索减速点信号速度 (Speed during search for switch)		可选
6099-02h: 搜索原点信号速度 (Speed during search for zero)	603Fh: 错误代码 (Error Code)	可选
609Ah: 回零加速度 (Homing acceleration)	60FDh: 数字输入 (Digital Inputs)	可选

## 5.11 辅助功能介绍

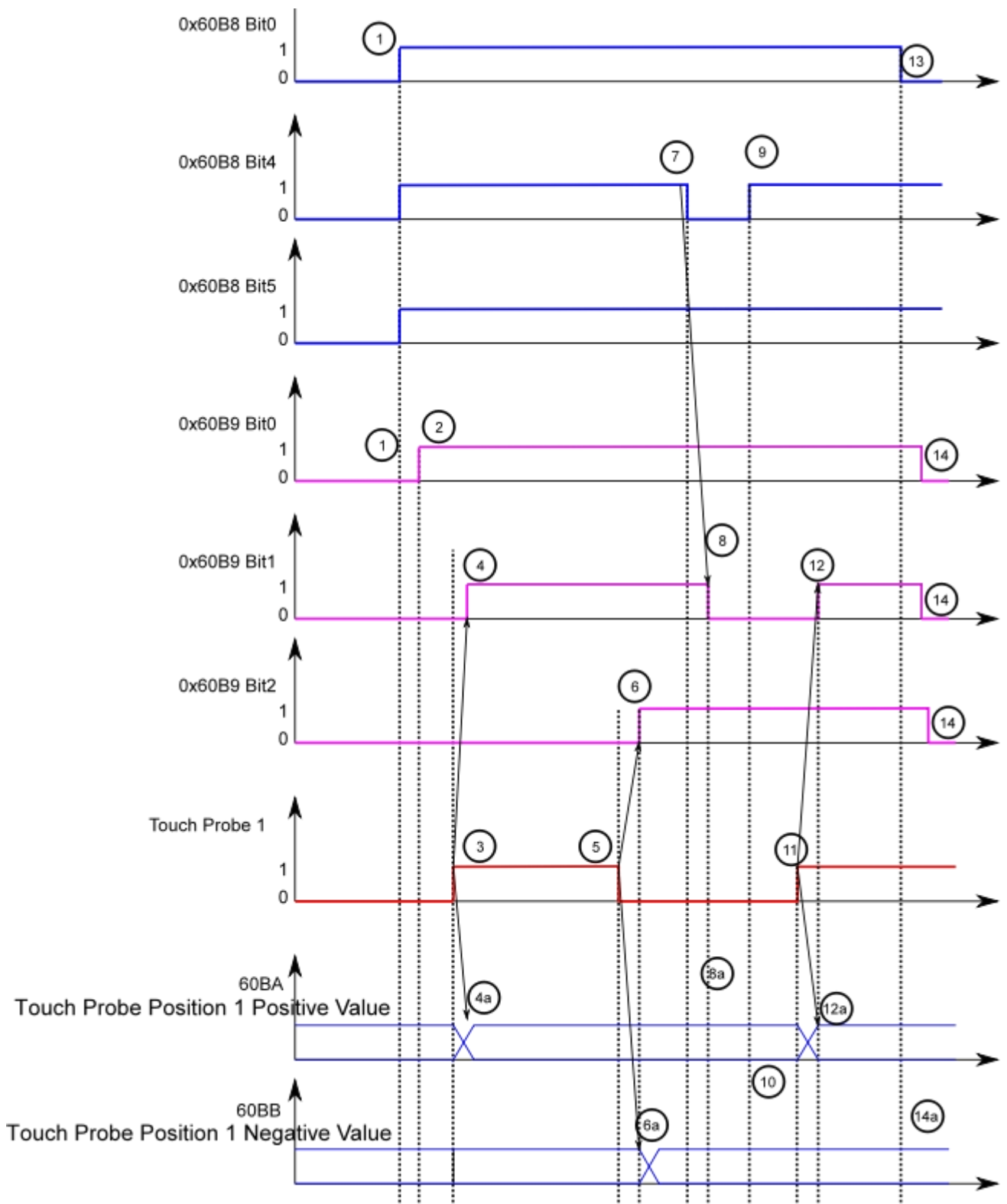
### 5.11.1 探针功能

探针功能通过数字输入口锁存电机位置信息。ECR60 的数字输入端口功能和极性可以通过索引 0x2004 自行定义。

探针功能相关对象字典如下：

Index	对象说明	
0x60B8	探针功能设置	Touch Probe Function
0x60B9	探针状态	Touch Probe Status
0x60BA	探针 1 上升沿锁存位置	Touch Probe Position 1 Positive Value
0x60BB	探针 1 下降沿锁存位置	Touch Probe Position 1 Negative Value
0x60BC	探针 2 上升沿锁存位置	Touch Probe Position 2 Positive Value
0x60BD	探针 2 下降沿锁存位置	Touch Probe Position 2 Negative Value

探针时序图如下图：



探针时序说明如下表：

序号	寄存器变化	探针动作
1	60B8 Bit 0 = 1 60B8 Bit 1, 4, 5	使能探针 1 配置使能探针上升沿和下降沿
2	-> 60B9 Bit 0 = 1	状态“探针 1 使能”被置位
3		外部探针信号上升沿
4	-> 60B9 Bit 1 = 1	状态“探针 1 上升沿锁存”被置位
4a	-> 60BA	探针 1 正位置被锁存
5		外部探针信号下降沿
6	-> 60B9 Bit 2 = 1	状态“探针 1 下降沿锁存”被置位
6a	-> 60BB	探针 1 负位置被锁存
7	-> 60B8 Bit: 4	上升沿锁存功能：禁止
8	-> 60B9 Bit 0 = 0	状态“探针 1 上升沿锁存”被清除
8a	-> 60BA	探针 1 正位置，锁存位置无变化
9	-> 60B8 Bit 4 = 1	上升沿锁存功能：使能
10	-> 60BA	探针 1 正位置，锁存位置无变化
11		外部探针信号上升沿
12	-> 60B9 Bit 1 = 1	状态“探针 1 上升沿锁存”被置位
12a	-> 60BA	探针 1 正位置被锁存
13	-> 60B8 Bit 0 = 0	探针 1 功能：禁止
14	-> 60B9 Bit 0, 1, 2 = 0	状态位被清除
14a	-> 60BA, 60BB	探针 1 正/负锁存位置无变化

## 6 对象字典详细说明

### 6.1 对象字典分类说明

对象字典是设备规范中最重的部分。它是一组参数和变量的有序集合，包含了设备描述及设备网络状态的所有参数。通过网络可以采用有序的预定义的方式来访问的一组对象。

CANopen 协议采用了带有 16 位索引和 8 位子索引的对象字典，对象字典的结构如下表所示。

索引	对象
0000h	未使用
0001h~001Fh	静态数据类型（标准数据类型，如 Boolean、Integer16）
0020h~003Fh	复杂数据类型（预定义由简单类型组合成的结构如 PDOCommPar、SDOParmeter）
0040h~005Fh	制造商规定的复杂数据类型
0060h~007Fh	设备子协议规定的静态数据类型
0080h~009Fh	设备子协议规定的复杂数据类型
00A0h~0FFFh	保留
1000h~1FFFh	通信子协议区域（如设备类型、错误寄存器、支持的 PDO 数量）
2000h~5FFFh	制造商特定子协议区域（如功能码映射）
6000h~9FFFh	标准的设备子协议区域（如 DSP-402 协议）
A000h~FFFFh	保留

RS EtherCAT 中对象包含以下属性：

- ◆ 索引
- ◆ 子索引
- ◆ 数据结构
- ◆ 数据类型
- ◆ 可访问性
- ◆ 能否映射
- ◆ 设定生效
- ◆ 相关模式
- ◆ 数据范围
- ◆ 出厂设定

■ 名词释义

对象字典在参数表中的位置通过“索引”与“子索引”指定。

“索引”：指定同一类对象在对象字典中的位置，以十六进制表示。

“子索引”：同一个索引下面，包含多个对象，各对象在该类下的偏置

对象字典中各个对象的描述按分类描述。

例如，对象字典中有电子齿轮比设定的对象 6091h，分别描述了电子齿轮比的分子和电子齿轮比分母，其对象定义如下：

索引	子索引	名称	含义
6091h	00h	Number of elements	对象数据个数，不包含本身
6091h	01h		电子齿轮比分子
6091h	02h		电子齿轮比分母

◆ RS EtherCAT V5.0 系列伺服驱动器功能码与对象字典的映射关系如下：

- ◆ 对象字典索引 = 0x2000 + 功能码组号
- ◆ 对象字典子索引 = 功能码组内偏置的十六进制 + 1
- ◆ 例如：
- ◆ 功能码 P03.04 对应的对象字典的对象为 2003-05h
- ◆ 功能码 P13.23 对应的对象字典的对象为 200D-18h
- ◆ “数据结构”：

类别	含义	DS301 值
VAR	单一简单数值，包含数据类型 Int8、UInt16、String 等	7
ARR	具有相同类型的数据块	8
REC	具有不同类型的数据块	9

◆ “数据类型”：

数据类型	数值范围	数据长度	DS301 值
Int8	-128~+127	1 字节	0002
Int16	-32768~+32767	2 字节	0003
Int32	-2147483648~+2147483647	4 字节	0004
UInt8	0~255	1 字节	0005
UInt16	0~65535	2 字节	0006
UInt32	0~4294967295	4 字节	0007
String	ASCII	-	0009

“可访问性”：

可访问性	说明
RW	可读写
WO	只写
RO	只读

◆ “能否映射”：

能否映射	说明
NO	不可映射在 PDO 中
RPDO	可以作为 RPDO
TPDO	可以作为 TPDO

◆ “相关模式”：

相关模式	说明
-	参数与控制模式无关
ALL	参数与所有控制模式均相关
PP/PV/PT/HM/CSP/CSV/CST	参数在对应模式中相关

◆ “数据范围”：具有可写属性的参数的数据上下限

◆ “出厂设定”：参数默认值

## 6.2 通信参数详细说明（1000h 组）

索引	名称	设备类型					数据结构	VAR	数据类型	Unit32
1000h	设定范围	-	出厂设定	0x00020192	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
描述 CoE 设备子协议类型：										
		Bit	名称	描述						
		0~15	设备子协议	402 (192h)：设备子协议						
		16~23	类型	02：伺服驱动器						
		25~31	模式	厂家自定义						

索引	名称	错误寄存器					数据结构	VAR	数据类型	Unit32
1001h	数据范围	-	出厂设定	型号决定	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

索引	名称	厂家设备名称					数据结构	VAR	数据类型	Unit32
1008h	数据范围	-	出厂设定	型号决定	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

索引	名称	厂家硬件版本					数据结构	VAR	数据类型	Unit32
1009h	数据范围	-	出厂设定	版本决定	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

索引 100Ah	名称	厂家软件版本					数据结构	-	数据类型	-
	数据范围	-	出厂设定	版本决定	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
索引 1010h	名称	存储参数					数据结构	-	数据类型	-
	数据范围	-	出厂设定	版本决定	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
索引 1011h	名称	恢复出厂设置					数据结构	-	数据类型	-
	数据范围	-	出厂设定	版本决定	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
索引 1018h	名称	ID 对象					数据结构	REC	数据类型	OD 类型
	数据范围	OD 数据范围	出厂设定	OD 默认值	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 00h	名称	ID 对象包含的最大子索引编号					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	4	出厂设定	4	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 01h	名称	厂商 ID					数据结构	-	数据类型	Uint32
	数据范围	-	出厂设定	0x0A880000	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 02h	名称	产品编码					数据结构	-	数据类型	Uint32
	数据范围	-	出厂设定	0x00100000	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 03h	名称	修订号					数据结构	-	数据类型	Uint32
	数据范围	-	出厂设定	0x00010A88	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 04h	名称	产品序列号					数据结构	-	数据类型	Uint32
	数据范围	-	出厂设定	0x00000000	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
索引 10F1h	名称	错误设置					数据结构	REC	数据类型	-
	数据范围	OD 数据范围	出厂设定	OD 默认值	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO

索引 1600h	名称	RPD01 映射对象					数据结构	REC	数据类型	UInt8
	数据范围	OD 数据范围	出厂设定	OD 默认值	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO

子索引 00h	名称	RPD01 支持的映射对象个数					数据结构	-	数据类型	UInt8
	数据范围	0~12	出厂设定	3	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO

子索引 01h	名称	第 1 个映射对象					数据结构	-	数据类型	UInt8
	数据范围	0~4294967295	出厂设定	0x60400010	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO

子索引 02h	名称	第 2 个映射对象					数据结构	-	数据类型	UInt8
	数据范围	0~4294967295	出厂设定	0x607A0020	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO

子索引 03h	名称	第 3 个映射对象					数据结构	-	数据类型	UInt8
	数据范围	0~4294967295	出厂设定	0x60B80010	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO

子索引 04h~0Ch	名称	第 4~12 个映射对象					数据结构	-	数据类型	UInt8
	数据范围	0~4294967295	出厂设定	-	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO

索引 1601h	名称	RPD02 映射对象					数据结构	REC	数据类型	UInt32
	数据范围	OD 数据范围	出厂设定	OD 默认值	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO

子索引 00h	名称	RPD02 支持的映射对象个数					数据结构	-	数据类型	UInt8
	数据范围	0~12	出厂设定	6	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO

子索引 01h	名称	第 1 个映射对象					数据结构	-	数据类型	UInt32
	数据范围	0~4294967295	出厂设定	0x60400010	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO

子索引 02h	名称	第 2 个映射对象					数据结构	-	数据类型	UInt32
	数据范围	0~4294967295	出厂设定	0x607A0020	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO

子索引 03h	名称	第 3 个映射对象					数据结构	-	数据类型	UInt32
	数据范围	0~4294967295	出厂设定	0x60810020	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO

子索引 04h	名称	第 4 个映射对象					数据结构	-	数据类型	UInt32
	数据范围	0~4294967295	出厂设定	0x60830020	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO

子索引 05h	名称	第 5 个映射对象					数据结构	-	数据类型	UInt32
	数据范围	0~4294967295	出厂设定	0x60840020	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO

锐特 D5V CANopen 系列低压伺服驱动器

子索引 06h	名称	第 6 个映射对象					数据结构	-	数据类型	Uint32
	数据范围	0~4294967295	出厂设定	0x60600008	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO

子索引 07~0Ch	名称	第 7~12 个映射对象					数据结构	-	数据类型	Uint32
	数据范围	0~4294967295	出厂设定	-	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO

索引 1602h	名称	RPDO3 映射对象					数据结构	REC	数据类型	Uint32
	数据范围	OD 数据范围	出厂设定	OD 默认值	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO

子索引 00h	名称	RPDO3 支持的映射对象个数					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	0~12	出厂设定	5	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO

子索引 01h	名称	第 1 个映射对象					数据结构	-	数据类型	Uint32
	数据范围	0~4294967295	出厂设定	0x60400010	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO

子索引 02h	名称	第 2 个映射对象					数据结构	-	数据类型	Uint32
	数据范围	0~4294967295	出厂设定	0x60830020	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO

子索引 03h	名称	第 3 个映射对象					数据结构	-	数据类型	Uint32
	数据范围	0~4294967295	出厂设定	0x60840020	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO

子索引 04h	名称	第 4 个映射对象					数据结构	-	数据类型	Uint32
	数据范围	0~4294967295	出厂设定	0x60FF0020	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO

子索引 05h	名称	第 5 个映射对象					数据结构	-	数据类型	Uint32
	数据范围	0~4294967295	出厂设定	0x60600008	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO

子索引 06~0Ch	名称	第 6~12 个映射对象					数据结构	-	数据类型	Uint32
	数据范围	0~4294967295	出厂设定	-	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO

索引 1A00h	名称	TPDO1 映射对象					数据结构	REC	数据类型	Uint32
	数据范围	OD 数据范围	出厂设定	OD 默认值	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO

子索引 00h	名称	TPDO1 支持的映射对象个数					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	0~12	出厂设定	7	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO

子索引 01h	名称	第 1 个映射对象					数据结构	-	数据类型	Uint32
	数据范围	0~4294967295	出厂设定	0x603F0010	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO

子索引	名称	第 2 个映射对象					数据结构	-	数据类型	Uint32
-----	----	-----------	--	--	--	--	------	---	------	--------

02h	数据范围	0~4294967295	出厂设定	0x60410010	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO	
子索引 03h	名称	第 3 个映射对象					数据结构	-	数据类型	Uint32	
	数据范围	0~4294967295	出厂设定	0x60610008	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO	
子索引 04h	名称	第 4 个映射对象					数据结构	-	数据类型	Uint32	
	数据范围	0~4294967295	出厂设定	0x60400020	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO	
子索引 05h	名称	第 5 个映射对象					数据结构	-	数据类型	Uint32	
	数据范围	0~4294967295	出厂设定	0x60B90010	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO	
子索引 06h	名称	第 6 个映射对象					数据结构	-	数据类型	Uint32	
	数据范围	0~4294967295	出厂设定	0x60BA0020	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO	
子索引 07h	名称	第 7 个映射对象					数据结构	-	数据类型	Uint32	
	数据范围	0~4294967295	出厂设定	0x60FD0020	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO	
子索引 08~0Ch	名称	第 8~12 个映射对象					数据结构	-	数据类型	Uint32	
	数据范围	0~4294967295	出厂设定	-	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO	
索引 1A01h	名称	TPD02 映射对象					数据结构	REC	数据类型	Uint32	
	数据范围	OD 数据范围	出厂设定	OD 默认值	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO	
子索引 00h	名称	TPD02 支持的映射对象个数					数据结构	-	数据类型	Uint8	
	数据范围	0~12	出厂设定	4	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO	
子索引 01h	名称	第 1 个映射对象					数据结构	-	数据类型	Uint32	
	数据范围	0~4294967295	出厂设定	0x60410010	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO	
子索引 02h	名称	第 2 个映射对象					数据结构	-	数据类型	Uint32	
	数据范围	0~4294967295	出厂设定	0x60610008	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO	
子索引 03h	名称	第 3 个映射对象					数据结构	-	数据类型	Uint32	
	数据范围	0~4294967295	出厂设定	0x606C0020	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO	
子索引 04h	名称	第 4 个映射对象					数据结构	-	数据类型	Uint32	
	数据范围	0~4294967295	出厂设定	0x60FD0020	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO	
子索引 05~0Ch	名称	第 5~12 个映射对象					数据结构	-	数据类型	Uint32	
	数据范围	0~4294967295	出厂设定	-	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO	

索引 1A02h	名称	TPDO3 映射对象					数据结构	REC	数据类型	UInt32
	数据范围	OD 数据范围	出厂设定	OD 默认值	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO

子索引 00h	名称	TPDO3 支持的映射对象个数					数据结构	-	数据类型	UInt8
	数据范围	0~12	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO

子索引 01~0Ch	名称	第 1~12 个映射对象					数据结构	-	数据类型	UInt32
	数据范围	0~4294967295	出厂设定	-	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO

索引 1C00h	名称	同步管理通信类型					数据结构	REC	数据类型	UInt32
	数据范围	OD 数据范围	出厂设定	OD 默认值	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO

子索引 00h	名称	同步管理通信类型的最大子索引编号					数据结构	-	数据类型	UInt8
	数据范围	-	出厂设定	4	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 01h	名称	SM0 通信类型					数据结构	-	数据类型	UInt8
	数据范围	-	出厂设定	0x01	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
SM0 通信类型：接收邮箱										

子索引 02h	名称	SM1 通信类型					数据结构	-	数据类型	UInt8
	数据范围	-	出厂设定	0x02	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
SM1 通信类型：接收邮箱										

子索引 03h	名称	SM2 通信类型					数据结构	-	数据类型	UInt8
	数据范围	-	出厂设定	0x03	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
SM2 通信类型：接收邮箱										

子索引 04h	名称	SM3 通信类型					数据结构	-	数据类型	UInt8
	数据范围	-	出厂设定	0x04	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
SM3 通信类型：接收邮箱										

索引 1C12h	名称	RxDPO 分配					数据结构	ARR	数据类型	UInt16
	数据范围	OD 数据范围	出厂设定	OD 默认值	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO
设置 RPDO 的分配的对象索引										

子索引 00h	名称	同步管理器 2 RPDO 分配的最大子索引编号					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	0~1	出厂设定	1	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO

索引 01h	名称	RPDO 分配的对象索引					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0x1600	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
设置 RPDO 的分配的对象索引										

索引 1C13h	名称	TxPDO 分配					数据结构	ARR	数据类型	Uint16
	数据范围	OD 数据范围	出厂设定	OD 默认值	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO
设置 TPDO 的分配的对象索引										

子索引 00h	名称	同步管理器 3 TPDO 分配的最大子索引编号					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	0~1	出厂设定	1	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO

索引 01h	名称	TPDO 分配的对象索引					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0x1A00	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
设置 TPDO 的分配的对象索引										

索引 1C32h	名称	同步管理器同步输出参数					数据结构	REC	数据类型	Uint16
	数据范围	OD 数据范围	出厂设定	OD 默认值	可访问性	RO	相关模式	ALL	能否映射	NO
描述 SM2 的输出参数										

子索引 00h	名称	同步管理器 2 同步输出参数的最大子索引编号					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	-	出厂设定	32	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 01h	名称	同步类型					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	2	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
0x0002 表示 SM2 的同步类型为分布式时钟同步 0 模式 (DC SYNC Mode)										

子索引 02h	名称	循环时间 (单位: ns)					数据结构	-	数据类型	Uint32
	数据范围	-	出厂设定	0x003D0900	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
反映 DC SYNC 0 的周期										

子索引 04h	名称	支持的同步类型					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	0x401F	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
反映分布式时钟的类型										

锐特 D5V CANopen 系列低压伺服驱动器

0x0004 表示为分布式时钟同步 0 模式 (DC SYNC 0 Mode)

子索引 05h	名称	最小周期时间 (单位: ns)					数据结构	-	数据类型	Uint32
	数据范围	-	出厂设定	0xE8480000	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 06h	名称	计算与复制时间 (单位: ns)					数据结构	-	数据类型	Uint32
	数据范围	-	出厂设定	0	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

反映微处理器将数据从同步管理器复制到本地的时间。

子索引 09h	名称	延迟时间 (单位: ns)					数据结构	-	数据类型	Uint32
	数据范围	-	出厂设定	0	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 20h	名称	同步错误					数据结构	-	数据类型	Bool
	数据范围	-	出厂设定	0	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

反映当前是否发生同步错误:

TRUE: 同步激活且未发生同步错误

FALSE: 同步未激活或发生同步错误

索引 1C33h	名称	同步管理器同步输入参数					数据结构	REC	数据类型	OD 类型
	数据范围	OD 数据范围	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

描述 SM3 的输入参数

子索引 00h	名称	同步管理器 3 同步输入参数的最大子索引编号					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	-	出厂设定	32	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 01h	名称	同步类型					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	2	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

0x0002 表示 SM2 的同步类型为分布式时钟同步模式 (DC SYNC Mode)

子索引 02h	名称	循环时间 (单位: ns)					数据结构	-	数据类型	Uint32
	数据范围	-	出厂设定	0x003D0900	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 04h	名称	支持的同步类型					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	0x401F	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

反映分布式时钟的类型

0x0004 表示为分布式时钟同步 0 模式 (DC SYNC 0 Mode)

子索引 05h	名称	最小周期时间（单位：ns）					数据结构	-	数据类型	Uint32
	数据范围	-	出厂设定	0xE8480000	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 06h	名称	计算与复制时间（单位：ns）					数据结构	-	数据类型	Uint32
	数据范围	-	出厂设定	0x00000001	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 09h	名称	延迟时间（单位：ns）					数据结构	-	数据类型	Uint32
	数据范围	-	出厂设定	0x0000	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 20h	名称	同步错误					数据结构	-	数据类型	Bool
	数据范围	-	出厂设定	0	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

## 6.3 制造商定义参数详细说明（2000h 组）

### 6.3.1 伺服参数

索引 2000h	名称	伺服参数					数据结构	ARR	数据类型	Uint16
	数据范围	OD 数据范围	出厂设定	OD 默认值	可访问性	-	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 00h	名称	最大子索引编号					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	-	出厂设定	38h	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 01h	名称	电机型号					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	型号设定	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 02h	名称	驱动器型号					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	型号设定	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

设定驱动器型号：

显示值	说明
0xB2 (178)	D5V120C
0xB3 (179)	D5V250C
0xB5 (181)	D5V380C

子索引 03h	名称	伺服软件版本					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 05h	名称	EtherCAT 软件版本					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

锐特 D5V CANopen 系列低压伺服驱动器

子索引 06h	名称	伺服硬件版本					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 08h	名称	伺服非标号					数据结构	-	数据类型	Uint32
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 0Ah	名称	软件内部版本号					数据结构	-	数据类型	Uint32
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 0Bh	名称	保留					数据结构	-	数据类型	Uint32
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 0Eh	名称	内部宏					数据结构	-	数据类型	Uint32
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 11h	名称	电机 ID					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	型号设定	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 12h	名称	电机额定功率 (单位: 0.01KW)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	型号设定	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 13h	名称	电机额定电压 (单位: V)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	型号设定	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 14h	名称	电机额定电流 (单位: 0.1A)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	型号设定	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 15h	名称	电机额定速度 (单位: rpm)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	型号设定	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 16h	名称	电机最大转速 (单位: rpm)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	型号设定	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 17h	名称	电机额定扭矩 (单位: 0.01Nm)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	型号设定	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 18h	名称	电机最大扭矩 (单位: 0.01Nm)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	型号设定	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 19h	名称	电机转动惯量 (单位: 0.01Kg.cm <sup>2</sup> )					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	型号设定	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 1Ah	名称	电机磁极对数 (单位: 磁极对数)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	型号设定	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 1Bh	名称	电机定子电阻 (单位: 0.001Ω)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	型号设定	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 1Ch	名称	电机定子电感 L <sub>q</sub> (单位: 0.01mH)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	型号设定	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 1Dh	名称	电机定子电感 L <sub>q</sub> (单位: 0.01mH)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	型号设定	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 1Eh	名称	电机反电动势系数 (单位: 0.01mV/rpm)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	型号设定	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 1Fh	名称	电机转矩系数 (单位: 0.01Nm/A)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	型号设定	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 20h	名称	电机电气时间常数 (单位: 0.01ms)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	型号设定	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 21h	名称	电机机械时间常数 (单位: 0.01ms)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	型号设定	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 23h	名称	电机编码器类型					数据结构	-	数据类型	Uint16						
	数据范围	1~2	出厂设定	型号设定	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO						
设置电机编码器类型，请正确设置该参数，否则驱动器无法正常工作。																
<table border="1"> <tr> <td>设定值</td> <td>编码器类型</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>多圈绝对值</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>单圈绝对值</td> </tr> </table>											设定值	编码器类型	1	多圈绝对值	2	单圈绝对值
设定值	编码器类型															
1	多圈绝对值															
2	单圈绝对值															

子索引 24h	名称	编码器零位偏置（单位：编码器单位）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~ 4294967295	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 26h	名称	编码器分辨率（单位：Bits）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	型号设定	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 38h	名称	编码器版本					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

### 6.3.2 基本控制参数

索引 2001h	名称	基本控制参数					数据结构	ARR	数据类型	Uint16
	数据范围	OD 数据范围	出厂设定	OD 默认值	可访问性	-	相关模式	ALL	能否映射	NO

子索引 00h	名称	最大子索引编号					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	-	出厂设定	58h	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 01h	名称	伺服控制模式					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~8	出厂设定	3	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO

设定驱动器控制模式：

设定值	控制模式
0	位置控制模式
1	速度控制模式
2	转矩控制模式
3	<b>EtherCAT/CANopen 控制模式</b>
4	速度 - 转矩控制模式
5	位置 - 速度控制模式
6	位置 - 转矩控制模式
7	位置 - 速度 - 转矩控制模式
8	<b>CANopen 控制模式</b>

子索引 02h	名称	运行正方向选择					数据结构	-	数据类型	Uint16									
	数据范围	0~1	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO									
设定从电机输出轴观察时，电机旋转正方向。																			
<table border="1"> <thead> <tr> <th>设定值</th> <th>旋转方向</th> <th>备注</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>以 CCW 方向作为电机运行正方向</td> <td>正向指令时，从电机轴侧看，电机旋转方向为 CCW 方向，即电机逆时针旋转</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>以 CW 方向作为电机运行正方向</td> <td>正向指令时，从电机轴侧看，电机旋转方向为 CW 方向，即电机顺时针旋转。</td> </tr> </tbody> </table>											设定值	旋转方向	备注	0	以 CCW 方向作为电机运行正方向	正向指令时，从电机轴侧看，电机旋转方向为 CCW 方向，即电机逆时针旋转	1	以 CW 方向作为电机运行正方向	正向指令时，从电机轴侧看，电机旋转方向为 CW 方向，即电机顺时针旋转。
设定值	旋转方向	备注																	
0	以 CCW 方向作为电机运行正方向	正向指令时，从电机轴侧看，电机旋转方向为 CCW 方向，即电机逆时针旋转																	
1	以 CW 方向作为电机运行正方向	正向指令时，从电机轴侧看，电机旋转方向为 CW 方向，即电机顺时针旋转。																	

子索引 04h	名称	绝对位置模式					数据结构	-	数据类型	Uint16								
	数据范围	0~1	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO								
设定绝对位置模式：																		
<table border="1"> <thead> <tr> <th>设定值</th> <th>绝对位置模式</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>增量位置模式</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>绝对线性位置模式</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>绝对旋转位置模式</td> </tr> </tbody> </table>											设定值	绝对位置模式	0	增量位置模式	1	绝对线性位置模式	2	绝对旋转位置模式
设定值	绝对位置模式																	
0	增量位置模式																	
1	绝对线性位置模式																	
2	绝对旋转位置模式																	

子索引 05h	名称	伺服 OFF 至抱闸动作延迟时间（单位：ms）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~1000	出厂设定	500	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 06h	名称	伺服 OFF 至抱闸动作速度限制（单位：rpm）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~3000	出厂设定	30	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 07h	名称	伺服 OFF 停机方式选择					数据结构	-	数据类型	Uint16												
	数据范围	0~4	出厂设定	3	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO												
<table border="1"> <thead> <tr> <th>设定值</th> <th>伺服 OFF 停机方式选择</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>自由停机, 保持自由状态</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>零速停机, 保持自由状态</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>自由停机, 保持 DB 状态</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>DB 停机, 保持 DB 状态</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>零速停机, 保持 DB 状态</td> </tr> </tbody> </table>											设定值	伺服 OFF 停机方式选择	0	自由停机, 保持自由状态	1	零速停机, 保持自由状态	2	自由停机, 保持 DB 状态	3	DB 停机, 保持 DB 状态	4	零速停机, 保持 DB 状态
设定值	伺服 OFF 停机方式选择																					
0	自由停机, 保持自由状态																					
1	零速停机, 保持自由状态																					
2	自由停机, 保持 DB 状态																					
3	DB 停机, 保持 DB 状态																					
4	零速停机, 保持 DB 状态																					

子索引 08h	名称	超限位停机方式选择					数据结构	-	数据类型	Uint16												
	数据范围	0~4	出厂设定	3	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO												
<table border="1"> <thead> <tr> <th>设定值</th> <th>超限位停机方式选择</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>自由停机, 保持自由状态</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>自由停机, 保持 DB 状态</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>DB 停机, 保持 DB 状态</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>零速停机, 保持位置锁定</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>零速停机, 保持自由状态</td> </tr> </tbody> </table>											设定值	超限位停机方式选择	0	自由停机, 保持自由状态	1	自由停机, 保持 DB 状态	2	DB 停机, 保持 DB 状态	3	零速停机, 保持位置锁定	4	零速停机, 保持自由状态
设定值	超限位停机方式选择																					
0	自由停机, 保持自由状态																					
1	自由停机, 保持 DB 状态																					
2	DB 停机, 保持 DB 状态																					
3	零速停机, 保持位置锁定																					
4	零速停机, 保持自由状态																					

子索引 09h	名称	故障 2 停机方式选择					数据结构	-	数据类型	Uint16														
	数据范围	0~5	出厂设定	2	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO														
<table border="1"> <thead> <tr> <th>设定值</th> <th>故障 2 停机方式选择</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>自由停机, 保持自由状态</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>自由停机, 保持 DB 状态</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>DB 停机, 保持 DB 状态</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>零速停机, 保持自由状态</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>零速停机, 保持 DB 状态</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>DB 停机, 保持自由状态</td> </tr> </tbody> </table>											设定值	故障 2 停机方式选择	0	自由停机, 保持自由状态	1	自由停机, 保持 DB 状态	2	DB 停机, 保持 DB 状态	3	零速停机, 保持自由状态	4	零速停机, 保持 DB 状态	5	DB 停机, 保持自由状态
设定值	故障 2 停机方式选择																							
0	自由停机, 保持自由状态																							
1	自由停机, 保持 DB 状态																							
2	DB 停机, 保持 DB 状态																							
3	零速停机, 保持自由状态																							
4	零速停机, 保持 DB 状态																							
5	DB 停机, 保持自由状态																							

子索引 0Ah	名称	故障 1 停机方式选择					数据结构	-	数据类型	Uint16										
	数据范围	0~3	出厂设定	2	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO										
<table border="1"> <tr> <td>设定值</td> <td>故障 2 停机方式选择</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>自由停机, 保持自由状态</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>自由停机, 保持 DB 状态</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>DB 停机, 保持 DB 状态</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>DB 停机, 保持自由状态</td> </tr> </table>											设定值	故障 2 停机方式选择	0	自由停机, 保持自由状态	1	自由停机, 保持 DB 状态	2	DB 停机, 保持 DB 状态	5	DB 停机, 保持自由状态
设定值	故障 2 停机方式选择																			
0	自由停机, 保持自由状态																			
1	自由停机, 保持 DB 状态																			
2	DB 停机, 保持 DB 状态																			
5	DB 停机, 保持自由状态																			

子索引 0Bh	名称	使能掉电零速停机功能					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0: 禁止 1: 使能	出厂设定	30	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 0Ch	名称	伺服 ON 至抱闸动作延迟时间 (单位: ms)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~2000	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 0Dh	名称	抱闸动作至指令延迟时间 (单位: ms)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~2000	出厂设定	100	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 0Eh	名称	抱闸动作至伺服 OFF 延迟时间 (单位: ms)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	1~2000	出厂设定	200	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 12h	名称	禁止警告显示					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0: 使能 1: 禁止	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 13h	名称	自动设置绝对值模式					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0: 使能 1: 禁止	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 15h	名称	驱动器允许的制动电阻最小值 (单位: Ω)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	40	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 18h	名称	制动电阻散热系数					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	10~100	出厂设定	30	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 19h	名称	制动电阻模式选择					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~3	出厂设定	1	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

设定值	制动电阻模式
0	内置制动电阻
1	外置自然冷却制动电阻
2	无制动电阻
3	外置强制风冷制动电阻

子索引 1Ah	名称	外置制动电阻功率 (单位: W)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	1~65535	出厂设定	75	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 1Bh	名称	外置制动电阻阻值 (单位: Ω)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	1~2000	出厂设定	50	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 1Ch	名称	制动开启电压点 (单位: V)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~999	出厂设定	380	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 1Dh	名称	制动反馈模式					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0: 使能反馈检测 1: 禁止反馈检测	出厂设定	1	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

锐特 D5V CANopen 系列低压伺服驱动器

子索引 1Eh	名称	制动最大持续时间 (单位: ms)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	500~65535	出厂设定	8000	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 1Fh	名称	保留 (请勿设置)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~1	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 20h	名称	风扇电压控制					数据结构	-	数据类型	Uint16																								
	数据范围	0~8	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO																								
<table border="1" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"> <thead> <tr> <th>设定值</th> <th>风扇电压控制</th> <th>设定值</th> <th>风扇电压控制</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>100%</td> <td>5</td> <td>75%</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>95%</td> <td>6</td> <td>70%</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>90%</td> <td>7</td> <td>65%</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>85%</td> <td>8</td> <td>60%</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>80%</td> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table>											设定值	风扇电压控制	设定值	风扇电压控制	0	100%	5	75%	1	95%	6	70%	2	90%	7	65%	3	85%	8	60%	4	80%		
设定值	风扇电压控制	设定值	风扇电压控制																															
0	100%	5	75%																															
1	95%	6	70%																															
2	90%	7	65%																															
3	85%	8	60%																															
4	80%																																	

子索引 21h	名称	禁止更新电流环参数					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~1	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 23h	名称	保留（请勿设置）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 24h	名称	LED 默认监控对象选择					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~99	出厂设定	1	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 25h	名称	LED 闪烁设置					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~99	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 26h	名称	保留（请勿设置）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 27h	名称	保留（请勿设置）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 28h	名称	厂家密码					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 29h	名称	保留（请勿设置）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 2Ah	名称	保留（请勿设置）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 2Bh	名称	保留（请勿设置）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 31h	名称	过压保护点（单位：V）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~999	出厂设定	420	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 32h	名称	欠压保护点（单位：V）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~999	出厂设定	200	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 33h	名称	禁用编码器 eeprom					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~1	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 34h	名称	禁止编码器多圈溢出故障					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0: 使能多圈溢出故障 1: 禁止多圈溢出故障	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 35h	名称	使能断电参数保存功能					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~1	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 36h	名称	软限位功能选择					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0: 不启用软限位 1: 软限位即时启用 2: 回零成功后使用	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 38h	名称	超速判定阈值					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~10000	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 39h	名称	使能飞车保护					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~1	出厂设定	1	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 3Ah	名称	堵转故障检测时间 (单位: ms)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	10~65535	出厂设定	200	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 3Bh	名称	使能堵转故障					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~3	出厂设定	1	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

设定值	使能堵转故障
0	不启用
1	在指令转矩大于等于正/负转矩限制时报警
2	在指令转矩大于 P01.82 设定值时报警
3	在指令转矩大于 P01.82 和正/负转矩限制值两者较大值时报警

子索引 3Ch	名称	电机过载保护系数 (单位 i: %)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	40~500	出厂设定	100	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

锐特 D5V CANopen 系列低压伺服驱动器

◆ 注意：此参数的值越小，驱动器越容易报警。

子索引 3Dh	名称	400W 驱动过载保护系数（单位：%）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~100	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

◆ 注意：此参数的值越小，驱动器越容易报警。

子索引 3Eh	名称	过载设置					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~3	出厂设定	3	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

设定值	过载设置
0	不启用
1	使能电机过载，禁止驱动器过载
2	禁止电机过载，使能驱动器过载
3	使能电机过载，使能驱动器过载

子索引 3Fh	名称	保留（请勿设置）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 40h	名称	保留（请勿设置）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 41h	名称	保留（请勿设置）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 42h	名称	保留（请勿设置）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 43h	名称	保留（请勿设置）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 44h	名称	保留（请勿设置）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 45h	名称	保留（请勿设置）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引	名称	保留（请勿设置）					数据结构	-	数据类型	Uint16
-----	----	----------	--	--	--	--	------	---	------	--------

46h	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
-----	------	---------	------	---	------	----	------	---	------	----

子索引 4Fh	名称	禁止运行超时故障					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~1	出厂设定	1	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 50h	名称	ECAT 限位警告屏蔽					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~7	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

选择 ECAT 限位警告屏蔽模式：

设定值	ECAT 限位警告屏蔽模式
0	更新状态字,更新故障码,允许限位警告
1	不更新状态字,更新故障码,允许限位警告
2	更新状态字,不更新故障码,允许限位警告
3	不更新状态字,不更新故障码,允许限位警告
4	更新状态字,更新故障码,禁止限位警告
5	不更新状态字,更新故障码,禁止限位警告
6	更新状态字,不更新故障码,禁止限位警告
7	不更新状态字,不更新故障码,禁止限位警告

子索引 51h	名称	禁止超速报警					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0: 使能超速故障 1: 禁止超速故障	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 52h	名称	EtherCAT 总线报错等级					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~2	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 53h	名称	堵转检测起始转矩 (单位: 0.1%)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	10~3000	出厂设定	2400	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 54h	名称	电角度补偿系数 (单位: 1%)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~100	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 55h	名称	电流偏置采样模式					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0: 首次使能 1: 每次使能	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 56h	名称	动力线缺相起始检测扭矩 (单位: 1%)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~300	出厂设定	20	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

◆ 设置为 0，禁止动力线缺相检测。

子索引 57h	名称	动力线缺相检测时间（单位：1ms）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	1~65535	出厂设定	50	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 58h	名称	动力线缺相检测速度限制（单位：1rpm）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	500~10000	出厂设定	4500	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

### 6.3.3 输入/输出参数

索引 2002h	名称	输入/输出参数					数据结构	ARR	数据类型	Uint16
	数据范围	0D 数据范围	出厂设定	0D 默认值	可访问性	-	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 00h	名称	最大子索引编号					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	-	出厂设定	54h	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 01h	名称	IN1 功能选择					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~63	出厂设定	5	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

设置硬件 IN1 端子对应的 IN 功能，参数值设定请参考下表：

设定值	IN 端子功能	设定值	IN 端子功能
0	FunIN.0: 无功能	21	FunIN.21: 位置/速度表运行使能
1	FunIN.1: 伺服使能	22	FunIN.22: 回零使能
2	FunIN.2: 故障复位	23	FunIN.23: 原点开关
3	FunIN.3: 脉冲指令禁止	24	FunIN.24: 用户定制 1
4	FunIN.4: 位置偏差清零	25	FunIN.25: 用户定制 2
5	FunIN.5: 正向限位	26	FunIN.26: 用户定制 3
6	FunIN.6: 负向限位	27	FunIN.27: 用户定制 4
7	FunIN.7: 增益切换	28	FunIN.28: 用户定制 5
8	FunIN.8: 电子齿轮比切换	29	FunIN.29: 控制模式选择 2
9	FunIN.9: 零速钳位使能	30	FunIN.30: ECAT 探针 1
10	FunIN.10: 控制模式选择 1	31	FunIN.31: ECAT 探针 2
11	FunIN.11: 急停	32	FunIN.32: 速度表方向选择
12	FunIN.12: 位置指令禁止	33	FunIN.33: 正转外部转矩限制
13	FunIN.13: 步进量使能	34	FunIN.34: 反转外部转矩限制
14	FunIN.14: 位置/速度表 1	35	FunIN.35: 转矩模式速度限制源选择
15	FunIN.15: 位置/速度表 2	36	FunIN.36: 中斷定长状态解除
16	FunIN.16: 位置/速度表 3	37	FunIN.37: 中斷定长禁止
17	FunIN.17: 位置/速度表 4	38	FunIN.38: 速度指令源选择
18	FunIN.18: 转矩指令方向选择	39	FunIN.39: 点动正转使能
19	FunIN.19: 速度指令方向选择	40	FunIN.40: 点动反转使能
20	FunIN.20: 位置指令方向选择		

子索引 02h	名称	IN1 逻辑选择					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~4	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
设置使得 IN1 选择的 IN 功能有效时，硬件 IN1 端子的电平逻辑。请根据上位机和外围电路正确设置有效电平逻辑。										
		设定值	IN 功能有效时 IN 端子逻辑							
		0	常开							
		1	常闭							
		2	上升沿							
		3	下降沿							
		4	上升/下降沿							

子索引 03h	名称	IN2 功能选择					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~63	出厂设定	6	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 04h	名称	IN2 逻辑选择					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~4	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 05h	名称	IN3 功能选择					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~63	出厂设定	23	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 06h	名称	IN3 逻辑选择					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~4	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 07h	名称	IN4 功能选择					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~63	出厂设定	11	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 08h	名称	IN4 逻辑选择					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~4	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 09h	名称	IN5 功能选择					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~63	出厂设定	30	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 0Ah	名称	IN5 逻辑选择					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~4	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 0Bh	名称	IN6 功能选择					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~63	出厂设定	31	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 0Ch	名称	IN6 逻辑选择					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~4	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

子索引	名称	OUT1 功能选择					数据结构	-	数据类型	Uint16
-----	----	-----------	--	--	--	--	------	---	------	--------

21h	数据范围	0~31	出厂设定	1	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES																																																								
<p>设置硬件 OUT1 端子对应的 OUT 功能。参数值设定请参考下表。</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>设定值</th> <th>OUT 端子功能</th> <th>设定值</th> <th>OUT 端子功能</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>FunOUT.0: 抱闸</td> <td>16</td> <td>FunOUT.16: 中断定长完成</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>FunOUT.1: 故障</td> <td>17</td> <td>FunOUT.17: 电机旋转状态</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>FunOUT.2: 定位完成</td> <td>18</td> <td>FunOUT.18: 速度一致</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>FunOUT.3: 速度到达</td> <td>19</td> <td>FunOUT.19: 电机零速状态</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>FunOUT.4: 伺服准备好</td> <td>20</td> <td>FunOUT.20: 警告</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>FunOUT.5: 内部指令完成</td> <td>21</td> <td>FunOUT.21: 保留 (请勿设置)</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>FunOUT.6: 原点回零完成</td> <td>22</td> <td>FunOUT.22: 保留 (请勿设置)</td> </tr> <tr> <td>7</td> <td>FunOUT.7: 用户定制 1</td> <td>23</td> <td>FunOUT.23: 保留 (请勿设置)</td> </tr> <tr> <td>8</td> <td>FunOUT.8: 用户定制 2</td> <td>24</td> <td>FunOUT.24: 定位接近</td> </tr> <tr> <td>9</td> <td>FunOUT.9: 用户定制 3</td> <td>25</td> <td>FunOUT.25: 转矩受限</td> </tr> <tr> <td>10</td> <td>FunOUT.10: 用户定制 4</td> <td>26</td> <td>FunOUT.26: 速度受限</td> </tr> <tr> <td>11</td> <td>FunOUT.11: 用户定制 5</td> <td>27</td> <td>FunOUT.27: 电气回零完成</td> </tr> <tr> <td>12</td> <td>FunOUT.12: 用户定制 6</td> <td>28</td> <td>FunOUT.28: 保留 (请勿设置)</td> </tr> </tbody> </table>											设定值	OUT 端子功能	设定值	OUT 端子功能	0	FunOUT.0: 抱闸	16	FunOUT.16: 中断定长完成	1	FunOUT.1: 故障	17	FunOUT.17: 电机旋转状态	2	FunOUT.2: 定位完成	18	FunOUT.18: 速度一致	3	FunOUT.3: 速度到达	19	FunOUT.19: 电机零速状态	4	FunOUT.4: 伺服准备好	20	FunOUT.20: 警告	5	FunOUT.5: 内部指令完成	21	FunOUT.21: 保留 (请勿设置)	6	FunOUT.6: 原点回零完成	22	FunOUT.22: 保留 (请勿设置)	7	FunOUT.7: 用户定制 1	23	FunOUT.23: 保留 (请勿设置)	8	FunOUT.8: 用户定制 2	24	FunOUT.24: 定位接近	9	FunOUT.9: 用户定制 3	25	FunOUT.25: 转矩受限	10	FunOUT.10: 用户定制 4	26	FunOUT.26: 速度受限	11	FunOUT.11: 用户定制 5	27	FunOUT.27: 电气回零完成	12	FunOUT.12: 用户定制 6	28	FunOUT.28: 保留 (请勿设置)
设定值	OUT 端子功能	设定值	OUT 端子功能																																																															
0	FunOUT.0: 抱闸	16	FunOUT.16: 中断定长完成																																																															
1	FunOUT.1: 故障	17	FunOUT.17: 电机旋转状态																																																															
2	FunOUT.2: 定位完成	18	FunOUT.18: 速度一致																																																															
3	FunOUT.3: 速度到达	19	FunOUT.19: 电机零速状态																																																															
4	FunOUT.4: 伺服准备好	20	FunOUT.20: 警告																																																															
5	FunOUT.5: 内部指令完成	21	FunOUT.21: 保留 (请勿设置)																																																															
6	FunOUT.6: 原点回零完成	22	FunOUT.22: 保留 (请勿设置)																																																															
7	FunOUT.7: 用户定制 1	23	FunOUT.23: 保留 (请勿设置)																																																															
8	FunOUT.8: 用户定制 2	24	FunOUT.24: 定位接近																																																															
9	FunOUT.9: 用户定制 3	25	FunOUT.25: 转矩受限																																																															
10	FunOUT.10: 用户定制 4	26	FunOUT.26: 速度受限																																																															
11	FunOUT.11: 用户定制 5	27	FunOUT.27: 电气回零完成																																																															
12	FunOUT.12: 用户定制 6	28	FunOUT.28: 保留 (请勿设置)																																																															

子索引	名称	OUT1 逻辑选择					数据结构	-	数据类型	Uint16						
22h	数据范围	0~1	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES						
<p>设置 OUT1 选择的 OUT 功能有效时，硬件 OUT1 端子的输出电平逻辑</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>设定值</th> <th>OUT 功能有效时 OUT1 端子逻辑</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>常开</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>常闭</td> </tr> </tbody> </table>											设定值	OUT 功能有效时 OUT1 端子逻辑	0	常开	1	常闭
设定值	OUT 功能有效时 OUT1 端子逻辑															
0	常开															
1	常闭															

子索引 23h	名称	OUT2 功能选择					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~31	出厂设定	2	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 24h	名称	OUT2 逻辑选择					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~1	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 37h	名称	保留 (请勿设置)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 38h	名称	保留 (请勿设置)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 39h	名称	保留 (请勿设置)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 3Ah	名称	保留 (请勿设置)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 3Bh	名称	保留 (请勿设置)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 54h	名称	IN 端口滤波时间 (单位: ms)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~999	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

### 6.3.4 位置控制参数

索引 2003h	名称	位置控制参数					数据结构	ARR	数据类型	Uint16
	数据范围	0D 数据范围	出厂设定	0D 默认值	可访问性	-	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 00h	名称	最大子索引编号					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	-	出厂设定	53h	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 01h	名称	位置指令源					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	0~5	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

位置控制模式时，用于选择位置指令来源。其中，脉冲指令属于外部位置指令，步进量、多段位置指令、内部测试位置指令属于内部位置指令。

设定值	指令来源	指令获取方式
0	脉冲指令	上位机或者其他脉冲发生装置产生位置指令，通过硬件端子输入伺服驱动器。
1	步进量指令	由参数 P03.28/P03.29 设置步进量位移，由 IN 功能 FunIN.13 触发步进运行。
2	多段位置指令	由 P09 组参数设定多段位置运行方式，由 IN 功能 FunIN.21 触发多段位置运行。
3	保留（请勿设置）	-
4	保留（请勿设置）	-
5	保留（请勿设置）	-

子索引 05h	名称	位置指令平均值滤波时间（单位：0.1ms）					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	0~1280	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

设置位置指令（编码器单位）的平均值滤波时间常数。该功能对位置指令总数没有影响。若设定值过大，将导致响应的延迟性增大，应根据实际情况，设定滤波时间常数。

子索引 06h	名称	位置指令低通滤波时间（单位：0.1ms）					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

设置位置指令（编码器单位）的一阶低通滤波时间常数。该功能对位置指令总数没有影响。若设定值过大，将导致响应的延迟性增大，应根据实际情况，设定滤波时间常数。

子索引 12h	名称	保留（请勿设置）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 14h	名称	位置到达窗口设定值单位选择					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0: 编码器单位 1: 指令单位	出厂设定	1	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 18h	名称	位置偏差清零模式					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~2	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

设定值	位置偏差清零模式
0	伺服 OFF 及故障时
1	伺服故障时
2	通过 IN 输入端子

子索引 1Dh	名称	步进运行脉冲数（单位：脉冲）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-32768~32767	出厂设定	10000	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 29h	名称	回原点控制					数据结构	-	数据类型	Uint16						
	数据范围	0~7	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO						
设置回原点控制模式及触发信号来源。 <table border="1" style="margin-left: 20px;"> <tr> <td>设定值</td> <td>速度指令来源</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>禁止回原点</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>以当前位置为原点</td> </tr> </table>											设定值	速度指令来源	0	禁止回原点	6	以当前位置为原点
设定值	速度指令来源															
0	禁止回原点															
6	以当前位置为原点															

子索引 31h	名称	回原点稳定等待时间（单位：ms）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	1000	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 40h	名称	绝对值多圈偏置					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 41h	名称	绝对值零点偏置（线性模式）					数据结构	-	数据类型	Int64
	数据范围	$-2^{63} \sim (2^{63} - 1)$	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 45h	名称	绝对旋转模式机械齿轮比分子					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	1	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 46h	名称	绝对旋转模式机械齿轮比分母					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	1	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 47h	名称	绝对旋转模式位置上限值					数据结构	-	数据类型	Int64
	数据范围	$0 \sim (2^{63} - 1)$	出厂设定	1	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 4Ch	名称	保留（请勿设置）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 4Eh	名称	位置超差阈值来源					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~1	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
		设定值	位置超差阈值模式							
		0	编码器 Eeprom							
		1	驱动器 Eeprom							

子索引 4Fh	名称	内部轨迹实际位置源					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~1	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
		设定值	内部轨迹实际位置源							
		0	轴实际位置							
		1	轴指令位置							

子索引 50h	名称	绝对位置模式实际位置模式					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~2	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
		设定值	内部轨迹实际位置源							
		0	实际位置在正负上限值内							
		1	实际位置在 0 到正上限值内							
		2	32 位持续累加							

子索引 51h	名称	轴指令位置监控					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-2147483648 ~2147483647	出厂设定	0	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 53h	名称	旋转模式机械位置					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	$0 \sim (2^{63} - 1)$	出厂设定	0	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

### 6.3.5 速度控制参数

索引 2004h	名称	速度控制参数					数据结构	ARR	数据类型	Uint16
	数据范围	OD 数据范围	出厂设定	OD 默认值	可访问性	-	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 00h	名称	最大子索引编号					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	-	出厂设定	63h	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 05h	名称	点动速度 (单位: rpm)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~6000	出厂设定	100	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
设置使用伺服驱动器按键点动功能时, 设定点动运行速度指令值。使用伺服驱动器按键点动功能, 请将伺服使能置为 OFF 状态。其运行加速时间常数、减速时间常数由 P04.05、P04.06 设定。										

子索引 06h	名称	加速时间常数 (单位: ms)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	100	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
电机转速由 0rpm 匀变速到 1000rpm 的变速时间。										

子索引 07h	名称	减速时间常数 (单位: ms)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	100	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
电机转速由 1000rpm 匀变速到 0rpm 的变速时间。										

子索引 08h	名称	零速钳位速度 (单位: rpm)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	10	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
设置电机实际转速低于该设定值时, 零速钳位操作才可生效的速度阈值。 ◆ 注: 上位机给出零速钳位信号, 并且电机实际转速低于该设定值时, 电机钳位在当前位置。										

子索引 09h	名称	电机旋转状态速度 (单位: rpm)					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	0~6000	出厂设定	10	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 0Ah	名称	电机速度一致宽度阈值 (单位: rpm)					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	0~500	出厂设定	10	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 0Bh	名称	速度到达阈值 (单位: rpm)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~6000	出厂设定	1000	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
滤波后的伺服电机实际转速绝对值超过 P04.10 设定的阈值时, 认为伺服电机实际转速达到期望值, 此时伺服驱动器可输出速度到达信号。反之, 若滤波后的伺服电机实际转速绝对值不大于该值, 速度到达信号无效。速度到达信号的判断不受驱动器运行状态和控制模式的影响。										

子索引 0Ch	名称	零速状态阈值 (单位: rpm)					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	1~6000	出厂设定	10	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 0Dh	名称	最大转速限制 (单位: rpm)					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	0~6000	出厂设定	5000	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 0Eh	名称	正向速度限制 (单位: rpm)					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	0~6000	出厂设定	5000	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 0Fh	名称	负向速度限制 (单位: rpm)					数据结构	-	数据类型	UInt8
	数据范围	0~6000	出厂设定	5000	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 10h	名称	速度前馈选择					数据结构	-	数据类型	UInt16
	数据范围	0~3	出厂设定	1	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
设置速度前馈选择模式。										
		设定值	速度前馈选择模式							
		0	无速度前馈							
		1	内部速度前馈							
		2	AI1 输入作为速度前馈							
		3	AI2 输入作为速度前馈							

子索引 1Dh	名称	速度状态滤波时间 (单位: ms)					数据结构	-	数据类型	UInt8
	数据范围	0~5000	出厂设定	10	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 1Eh	名称	速度显示滤波时间 (单位: ms)					数据结构	-	数据类型	UInt8
	数据范围	0~5000	出厂设定	50	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 1Fh	名称	通讯给定速度 (单位: 0.001rpm)					数据结构	-	数据类型	UInt8
	数据范围	-9000000 ~9000000	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 52h	名称	编码器数据长度错误计数器					数据结构	-	数据类型	UInt16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 53h	名称	编码器数据空错误计数器					数据结构	-	数据类型	UInt16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 54h	名称	编码器数据校验错误计数器					数据结构	-	数据类型	UInt16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 55h	名称	编码器计数错误计数器					数据结构	-	数据类型	UInt16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 56h	名称	编码器实时错误次数					数据结构	-	数据类型	UInt16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 57h	名称	编码器错误容许阈值					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~99	出厂设定	10	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 58h	名称	编码器接收命令错误次数					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 5Ah	名称	ECAT 端口 0 无效数据帧计数					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 5Bh	名称	ECAT 端口 0 接收错误计数					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 5Ch	名称	ECAT 端口 1 无效数据帧计数					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 5Dh	名称	ECAT 端口 1 接收错误计数					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 5Eh	名称	ECAT 端口 0 转发错误计数					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 5Fh	名称	ECAT 端口 1 转发错误计数					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 60h	名称	ECAT 处理错误计数					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 61h	名称	ECAT MCU 和 ECAT 芯片接口 PDI 通讯错误计数					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 62h	名称	ECAT 端口 0 链接丢失计数					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 63h	名称	ECAT 端口 1 链接丢失计数					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 21h	名称	计算后掉电时编码器位置					数据结构	-	数据类型	Int64
	数据范围	$0 \sim (2^{63} - 1)$	出厂设定	0	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 25h	名称	初始编码器位置					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	$0 \sim (2^{63} - 1)$	出厂设定	0	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 29h	名称	未限制前初始编码器位置					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	$0 \sim (2^{63} - 1)$	出厂设定	0	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

### 6.3.6 转矩控制参数

索引 2005h	名称	转矩控制参数					数据结构	ARR	数据类型	Uint16
	数据范围	OD 数据范围	出厂设定	OD 默认值	可访问性	-	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 00h	名称	最大子索引编号					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	-	出厂设定	3Dh	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 07h	名称	转矩限制源					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~9	出厂设定	2	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

设置转矩限制源模式：

设定值	转矩限制源模式
0	内部转矩限制
1	内/外部转矩限制
2	ECAT 控制 (0x6072 和 0x60E0/0x60E1 较小值)
3	ECAT 控制 (0x6072 和 0x60E0/0x60E1 较小值或和外部转矩较小值切换)
4	ECAT 控制 (内部转矩限制和 0x6072 和 0x60E0/0x60E1 较小值切换)
5	内部转矩限制
6	内/外部转矩限制
7	AI 通道输入限制
8	AI 通道输入限制或和外部转矩较小值切换
9	内部转矩限制和 AI 通道输入限制切换

子索引 09h	名称	正转内部转矩限制 (单位: 0.1%)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~3000	出厂设定	3000	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 0Ah	名称	负转内部转矩限制 (单位: 0.1%)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~3000	出厂设定	3000	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 0Bh	名称	正转外部转矩限制 (单位: 0.1%)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~3000	出厂设定	3000	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 0Ch	名称	负转外部转矩限制 (单位: 0.1%)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~3000	出厂设定	3000	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 0Dh	名称	转矩模式速度限制源					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~2	出厂设定	1	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

设定力矩模式的速度限制来源:

设定值	转矩模式速度限制源模式
0	内部速度限制
1	ECAT 使用 0x607F 限制
2	通过 IN 选择内部正负速度限制

子索引 0Fh	名称	转矩模式正转内部速度限制 (单位: rpm)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~3000	出厂设定	1000	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 10h	名称	转矩模式负转内部速度限制 (单位: rpm)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~3000	出厂设定	1000	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 11h	名称	转矩到达输出基准值 (单位: 0.1%)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~3000	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 12h	名称	转矩到达输出有效值 (单位: 0.1%)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~3000	出厂设定	300	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 13h	名称	转矩到达输出无效值 (单位: 0.1%)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~3000	出厂设定	200	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 15h	名称	通讯给定转矩 (单位: 0.001%)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-300000~300000	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 2Dh	名称	转矩前馈选择					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0: 无转矩前馈 1: 内部转矩前馈 2: ECAT 控制	出厂设定	1	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 2Eh	名称	保留（请勿设置）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 2Fh	名称	保留（请勿设置）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 30h	名称	保留（请勿设置）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 31h	名称	转矩指令滤波时间常数 1（单位：0.01ms）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~3000	出厂设定	80	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 32h	名称	转矩指令滤波时间常数 2（单位：0.01ms）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~3000	出厂设定	80	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 33h	名称	急停转矩（单位：0.1%）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~3000	出厂设定	1000	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 34h	名称	保留（请勿设置）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 35h	名称	保留（请勿设置）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 36h	名称	电流 PI 参数来源					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0: 编码器 Eeprom 1: 驱动器 Eeprom	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 37h	名称	转矩反馈滤波时间常数 1（单位：0.01ms）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~3000	出厂设定	80	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 38h	名称	转矩反馈滤波时间常数 2（单位：0.01ms）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~3000	出厂设定	80	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 3Dh	名称	电机实际转矩（单位：0.01Nm）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	0	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

### 6.3.7 增益参数

索引 2006h	名称	增益参数						数据结构	ARR	数据类型	Uint16
	数据范围	0D 数据范围	出厂设定	0D 默认值	可访问性	-	相关模式	-	能否映射	YES	
子索引 00h	名称	最大子索引编号						数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	-	出厂设定	52h	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO	
子索引 01h	名称	速度环增益 (单位: 0.1Hz)						数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	1~50000	出厂设定	250	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES	
子索引 02h	名称	速度环积分时间 (单位: 0.01ms)						数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	15~51200	出厂设定	3183	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES	
子索引 03h	名称	位置环增益 (单位: 0.1Hz)						数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~50000	出厂设定	400	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES	
子索引 04h	名称	速度环增益 2 (单位: 0.1Hz)						数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	1~50000	出厂设定	400	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES	
子索引 05h	名称	速度环积分时间 2 (单位: 0.01ms)						数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	15~51200	出厂设定	2000	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES	
子索引 06h	名称	位置环增益 2 (单位: 0.1Hz)						数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~50000	出厂设定	640	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES	
子索引 07h	名称	速度环增益 3 (单位: 0.1Hz)						数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	1~50000	出厂设定	400	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES	
子索引 08h	名称	速度环积分时间 3 (单位: 0.01ms)						数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	15~51200	出厂设定	2000	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES	
子索引 09h	名称	位置环增益 3 (单位: 0.1Hz)						数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~50000	出厂设定	640	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES	

子索引 0Ch	名称	电流 PI 选择					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0: PI 组 1 1: PI 组 2	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 0Dh	名称	负载惯量比 (单位: 1%)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~12000	出厂设定	100	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 0Fh	名称	速度前馈滤波时间 (单位: 0.01ms)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~6400	出厂设定	50	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 10h	名称	速度前馈增益 (单位: 1%)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~1000	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 11h	名称	转矩前馈滤波时间 (单位: 0.01ms)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~6400	出厂设定	50	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 12h	名称	转矩前馈增益 (单位: 1%)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~1000	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 13h	名称	速度反馈源					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0: 无滤波 1: 滤波后	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 14h	名称	速度反馈平滑滤波					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~4	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

设定值	功能
0	无滤波
1	2 次平滑滤波
2	4 次平滑滤波
3	8 次平滑滤波
4	16 次平滑滤波

子索引 15h	名称	速度反馈低通滤波截止频率 (单位: 1Hz)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	100~4000	出厂设定	4000	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 16h	名称	速度 PDFF 控制 Kref (单位: 1%)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~1000	出厂设定	1000	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 17h	名称	速度 PDFF 控制 Kfdb (单位: 1%)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~1000	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 33h	名称	第二增益模式					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~1	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

设定值	功能
0	第一增益固定
1	第一、二增益切换有效

子索引 34h	名称	增益切换条件					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~11	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

设定值	功能
0	第一增益固定
1	使用输入 IN 信号进行增益切换
2	转矩指令
3	速度指令
4	速度指令变化率
5	速度指令高低速阈值
6	位置偏差
7	有位置指令
8	定位未完成
9	实际速度
10	有位置指令和实际速度
11	有位置指令和实际速度模式 2 (静止切换速度环增益 3 + 电流环切换有效)

子索引 35h	名称	增益切换延迟时间 (单位: 0.1ms)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~50000	出厂设定	50	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 36h	名称	增益切换等级					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~50000	出厂设定	50	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 37h	名称	增益切换时滞					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~50000	出厂设定	30	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 38h	名称	位置增益切换斜坡时间 (单位: 0.1ms)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~50000	出厂设定	30	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 39h	名称	第三增益切换延迟时间 (单位: 0.1ms)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	30	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 3Ah	名称	电流增益切换延迟时间 (单位: 0.1ms)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
◆ 注意: 此参数的值被设置为 0 时, 不切换电流增益。										
子索引 3Dh	名称	D 轴电流比例增益 1					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	180	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 3Eh	名称	D 轴电流积分增益 1					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	200	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 3Fh	名称	D 轴反电动势补偿系数					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	600	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 40h	名称	Q 轴电流比例增益 1					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	180	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 41h	名称	Q 轴电流积分增益 1					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	200	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 42h	名称	Q 轴反电动势补偿系数					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	1000	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 43h	名称	D 轴电流比例增益 2					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	180	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 44h	名称	D 轴电流积分增益 2					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	200	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 45h	名称	Q 轴电流比例增益 2					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	180	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 46h	名称	Q 轴电流积分增益 2					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	200	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 4Dh	名称	弱磁控制系数 (单位: 0.1%)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~2250	出厂设定	2250	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 4Eh	名称	弱磁控制单次增加量 (单位: 0.1%)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~3000	出厂设定	10	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 4Fh	名称	弱磁控制单次减小量 (单位: 0.1%)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~3000	出厂设定	50	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 50h	名称	弱磁控制执行分频系数					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	10	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 51h	名称	Vd 输出限制 (单位: 0.1%)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	350~1000	出厂设定	707	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 52h	名称	弱磁电压参考系数 (单位: 1%)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	75~100	出厂设定	90	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

### 6.3.8 自整定参数

索引 2007h	名称	自整定参数					数据结构	ARR	数据类型	Uint16
	数据范围	OD 数据范围	出厂设定	OD 默认值	可访问性	-	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 00h	名称	最大子索引编号					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	-	出厂设定	21h	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 01h	名称	自整定模式					数据结构	-	数据类型	Uint16								
	数据范围	0~8	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES								
<table border="1" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"> <thead> <tr> <th>设定值</th> <th>功能</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>自整定无效</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>标准刚性表模式</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>定位模式</td> </tr> </tbody> </table>											设定值	功能	0	自整定无效	1	标准刚性表模式	2	定位模式
设定值	功能																	
0	自整定无效																	
1	标准刚性表模式																	
2	定位模式																	

子索引 02h	名称	刚性表等级设置					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~31	出厂设定	12	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
<p>◆ 数值越大，刚性越高。刚性过高，会产生振动噪音。</p>										

子索引 06h	名称	离线惯量辨识模式					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~1	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 07h	名称	惯量辨识最大速度（单位：rpm）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	100~1000	出厂设定	500	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 08h	名称	惯量辨识加速时间（单位：ms）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	20~800	出厂设定	125	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 09h	名称	惯量辨识等待时间（单位：ms）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	50~10000	出厂设定	1000	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 0Ah	名称	惯量辨识旋转圈数（单位：0.1 圈）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 0Ch	名称	自适应陷波器模式选择					数据结构	-	数据类型	Uint16										
	数据范围	0~4	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES										
<table border="1" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"> <thead> <tr> <th>设定值</th> <th>功能</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>不使能自适应陷波器</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>自适应陷波器设置第 3 组</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>自适应陷波器设置第 3/4 组</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>恢复默认陷波器设定值</td> </tr> </tbody> </table>											设定值	功能	0	不使能自适应陷波器	1	自适应陷波器设置第 3 组	2	自适应陷波器设置第 3/4 组	4	恢复默认陷波器设定值
设定值	功能																			
0	不使能自适应陷波器																			
1	自适应陷波器设置第 3 组																			
2	自适应陷波器设置第 3/4 组																			
4	恢复默认陷波器设定值																			

子索引 0Dh	名称	第一组陷波器频率（单位：1Hz）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	50~4000	出厂设定	4000	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 0Eh	名称	第一组陷波器宽度等级					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~20	出厂设定	2	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 0Fh	名称	第一组陷波器深度等级					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~99	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 10h	名称	第二组陷波器频率					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	50~4000	出厂设定	4000	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 11h	名称	第二组陷波器宽度等级					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~20	出厂设定	2	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 12h	名称	第二组陷波器深度等级					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~99	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 13h	名称	第三组陷波器频率					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	50~4000	出厂设定	4000	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 14h	名称	第三组陷波器宽度等级					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~20	出厂设定	2	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 15h	名称	第三组陷波器深度等级					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~99	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 16h	名称	第四组陷波器频率					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	50~4000	出厂设定	4000	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 17h	名称	第四组陷波器宽度等级					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~20	出厂设定	2	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 18h	名称	第四组陷波器深度等级					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~99	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 1Dh	名称	扰动补偿增益 (单位: 0.1%)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-1000~1000	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 1Eh	名称	扰动观测器滤波时间 (单位: 0.01ms)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~2500	出厂设定	50	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 1Fh	名称	恒力矩补偿值 (单位: 0.1%)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-1000~1000	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 20h	名称	正向摩擦补偿值 (单位: 0.1%)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-1000~1000	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 21h	名称	负向摩擦补偿值 (单位: 0.1%)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-1000~1000	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	YES

### 6.3.9 通讯参数

索引 2008h	名称	通讯参数					数据结构	ARR	数据类型	Uint16
	数据范围	OD 数据范围	出厂设定	OD 默认值	可访问性	-	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 00h	名称	最大子索引编号					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	-	出厂设定	37h	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 09h	名称	ECAT 站点地址					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 0Ah	名称	ECAT 站点别名显示					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 0Bh	名称	ECAT 站点别名设置					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 0Ch	名称	EEPROM 操作模式					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~7	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
EEPROM 操作模式选择:										
		设定值	EEPROM 操作模式							
		0	通讯修改参数不保存到 eeprom							
		1	Modbus 通讯修改参数保存到 eeprom							
		2	ECAT 修改厂家参数保存到 eeprom							
		3	Modbus 及 ECAT 修改厂家参数保存到 eeprom							
		4	ECAT 修改 CIA402 参数保存到 eeprom							
		5	Modbus 及 ECAT 修改 CIA402 参数保存到 eeprom							
		6	ECAT 修改厂家及 CIA402 参数保存到 eeprom							
		7	Modbus 及 ECAT 修改参数保存到 eeprom							

子索引 0Dh	名称	保留 (请勿设置)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 0Eh	名称	Modbus 响应延时					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~5000	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 0Fh	名称	保留 (请勿设置)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 10h	名称	保留 (请勿设置)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 11h	名称	保留 (请勿设置)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~1	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 12h	名称	使能虚拟 IN					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~1	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 13h	名称	虚拟 IN 默认初值					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 14h	名称	使能虚拟 OUT					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~1	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 15h	名称	保留 (请勿设置)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 16h	名称	保留 (请勿设置)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 17h	名称	保留 (请勿设置)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 18h	名称	ECAT 同步偏差故障阈值					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~5000	出厂设定	3000	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 19h	名称	保留 (请勿设置)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 1Ah	名称	保留 (请勿设置)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 1Bh	名称	保留 (请勿设置)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 1Ch	名称	保留 (请勿设置)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 1Dh	名称	保留 (请勿设置)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 1Eh	名称	保留 (请勿设置)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 1Fh	名称	ECAT 同步使能延迟时间 (单位: ms)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~5000	出厂设定	3500	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 22h	名称	重新初始化 USB					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~1	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 25h	名称	ECAT 状态					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~1	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 26h	名称	ECAT AL 状态					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~1	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 2Dh	名称	ECAT PHY 操作命令					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

设定值	ECAT PHY 操作命令
0	无作用
100	读 PFY 寄存器
200	写 PFY 寄存器
300	恢复 ECAT 默认 eeprom

子索引 2Eh	名称	ECAT PHY 地址					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 2Fh	名称	ECAT PHY 寄存器地址					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 30h	名称	ECAT PHY 寄存器数值					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 31h	名称	ECAT PHY 上电初始化地址					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 32h	名称	禁止 ECAT 同步中断处理模式					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 33h	名称	ECAT 中断未发生计数					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 34h	名称	ECAT 中断未读取 PDO 计数					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 35h	名称	ECAT 中断未操作 PDO 计数					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 36h	名称	ECAT 中断处理完成计数					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 37h	名称	ECAT 同步中断偏差大计数					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

### 6.3.10 辅助功能参数

索引 200Ch	名称	辅助功能参数					数据结构	ARR	数据类型	Uint16
	数据范围	OD 数据范围	出厂设定	OD 默认值	可访问性	-	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 00h	名称	最大子索引编号					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	-	出厂设定	1Fh	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 01h	名称	参数初始化					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

设定值	功能
0	无作用
1	恢复出厂设置
2	清故障记录

子索引 06h	名称	绝对值编码器复位					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~2	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

设定值	功能
0	无作用
1	清编码器故障
2	清编码器故障及多圈数值

子索引 07h	名称	通讯编码器存储操作					数据结构	-	数据类型	Uint16										
	数据范围	0~3	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO										
<table border="1" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"> <thead> <tr> <th>设定值</th> <th>功能</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>无作用</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>写编码器数据</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>读编码器数据</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>读写操作故障显示</td> </tr> </tbody> </table>											设定值	功能	0	无作用	1	写编码器数据	2	读编码器数据	3	读写操作故障显示
设定值	功能																			
0	无作用																			
1	写编码器数据																			
2	读编码器数据																			
3	读写操作故障显示																			

子索引 08h	名称	软件复位 DSP					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	0~1	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 09h	名称	故障复位					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	0~1	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 0Ah	名称	急停					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	0~1	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 0Bh	名称	JOG 运行					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 0Ch	名称	离线惯量辨识					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 0Fh	名称	AI 零漂校正					数据结构	-	数据类型	Uint16								
	数据范围	0~2	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO								
<table border="1" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"> <thead> <tr> <th>设定值</th> <th>功能</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>无作用</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>AI1 零漂校正</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>AI2 零漂校正</td> </tr> </tbody> </table>											设定值	功能	0	无作用	1	AI1 零漂校正	2	AI2 零漂校正
设定值	功能																	
0	无作用																	
1	AI1 零漂校正																	
2	AI2 零漂校正																	

子索引 10h	名称	IN/OUT 端口强制功能					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 11h	名称	保留					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 12h	名称	保留					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 13h	名称	保留					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	0~1	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 15h	名称	使能转矩 PI 自整定					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	0~1	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 1Ah	名称	转矩 PI 自整定模式					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	0: 模式 1 1: 模式 2	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 1Bh	名称	转矩 PI 自整定转矩 (单位: 0.1%)					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	0~3000	出厂设定	200	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 1Ch	名称	禁止心跳功能					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	0~1	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 1Dh	名称	保留					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	0~1	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 1Eh	名称	调试命令 (厂家保留)					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 1Fh	名称	调试数据 (厂家保留)					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO

### 6.3.11 监控参数

索引 200Dh	名称	监控参数					数据结构	ARR	数据类型	Uint16
	数据范围	OD 数据范围	出厂设定	OD 默认值	可访问性	-	相关模式	-	能否映射	YES
子索引 00h	名称	最大子索引编号					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	-	出厂设定	61h	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 01h	名称	伺服运行状态					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 02h	名称	电机转速 (单位: rpm)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
显示伺服电机实际转速, 经四舍五入显示, 精度为 1rpm。										

子索引 03h	名称	速度指令 (单位: rpm)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
显示伺服驱动器当前速度指令值, 经四舍五入显示, 精度为 1rpm。										

子索引 04h	名称	电机转矩 (单位: 0.1%)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
显示伺服电机实际转矩, 100%对应于 1 倍电机额定转矩。										

子索引 05h	名称	转矩指令 (单位: 0.1%)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
显示伺服驱动器当前转矩指令值, 100%对应于 1 倍电机额定转矩。										

子索引 06h	名称	平均负载率 (单位: 0.1%)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 08h	名称	位置指令 (单位: 指令脉冲)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
位置控制模式下, 伺服运行过程中, 统计并显示未经过电子齿轮比分倍频的位置指令个数。P13.07 和 P13.08 组合成一个 32 位的数值, 其中 P13.07 为低 16 位数值, P13.08 为高 16 位数值。后续使用 P13.07 表示该 32 位参数。										

子索引 0Ah	名称	实际位置 (单位: 指令脉冲)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
位置控制模式下, 伺服运行过程中, 统计并显示未经过电子齿轮比分倍频的位置指令个数。P13.09 和 P13.10 组合成一个 32 位的数值, 其中 P13.09 为低 16 位数值, P13.10 为高 16 位数值。后续使用 P13.09 表示该 32 位参数。										

子索引 0Ch	名称	位置反馈计数器 (单位: 编码器脉冲)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
用于计数自上次清零以来的编码器反馈脉冲个数。P13.11 和 P13.12 组合成一个 32 位的数值, 其中 P13.11 为低 16 位数值, P13.12 为高 16 位数值。后续使用 P13.11 表示该 32 位参数。										

子索引 0Eh	名称	位置误差（单位：指令脉冲）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
位置控制模式下，统计并显示位置指令偏差值。P13.13 和 P13.14 组合成一个 32 位的数值，其中 P13.13 为低 16 位数值，P13.14 为高 16 位数值。后续使用 P13.13 表示该 32 位参数。										

子索引 10h	名称	位置误差（单位：编码器脉冲）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
位置控制模式下，统计并显示电子齿轮比分变频后的位置偏差值。P13.15 和 P13.16 组合成一个 32 位的数值，其中 P13.15 为低 16 位数值，P13.16 为高 16 位数值。后续使用 P13.15 表示该 32 位参数。										

子索引 12h	名称	脉冲指令转速					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
显示驱动器单个位置控制周期的位置指令对应的速度值。										

子索引 14h	名称	输入信号监视					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 15h	名称	输出信号监视					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 16h	名称	机械角度					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
显示电机当前机械角度（编码器单位），0 对应机械角度 0。										

子索引 17h	名称	电气角度（单位：0.1°）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
显示电机当前的电气角度， $P13.22 = (P13.21 \div \text{编码器脉冲数}) \times 360^\circ$ 。										

子索引 18h	名称	母线电压（单位：0.1V）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 19h	名称	编码器单圈数值					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 1Bh	名称	编码器多圈数值（单位：圈）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 1Eh	名称	AI1 电压 (单位: 0.01V)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 1Fh	名称	实际位置 (单位: 指令脉冲)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 21h	名称	伺服总运行时间 (单位: 0.1s)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 23h	名称	AI2 电压 (单位: 0.01V)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 24h	名称	历史故障选择					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	0~9	出厂设定	-	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 25h	名称	所选故障时故障代码					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 26h	名称	所选故障时 U 相电流 (单位: 0.01A)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 27h	名称	所选故障时 V 相电流 (单位: 0.01A)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 28h	名称	所选故障时输入状态					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 29h	名称	所选故障时输出状态					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 2Ah	名称	所选故障时母线电压 (单位: V)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 2Bh	名称	所选故障时电机转速 (单位: rpm)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 2Ch	名称	所选故障时运行时间（单位：0.1s）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	R0	相关模式	-	能否映射	N0
子索引 34h	名称	异常组号					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	R0	相关模式	-	能否映射	N0
子索引 35h	名称	异常组内偏置					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	R0	相关模式	-	能否映射	N0
子索引 36h	名称	内部故障代码					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	R0	相关模式	-	能否映射	N0
子索引 37h	名称	实时脉冲计数器（单位：指令脉冲）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	R0	相关模式	-	能否映射	N0
子索引 3Ch	名称	所选故障时内部故障码					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	R0	相关模式	-	能否映射	N0
子索引 3Dh	名称	编码器实时位置（单位：编码器脉冲）					数据结构	-	数据类型	Int64
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	R0	相关模式	-	能否映射	N0
子索引 41h	名称	实时机械位置（单位：编码器脉冲）					数据结构	-	数据类型	Int64
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	R0	相关模式	-	能否映射	N0
子索引 47h	名称	绝对旋转模式机械单圈位置（单位：编码器单位）					数据结构	-	数据类型	Int64
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	R0	相关模式	-	能否映射	N0
子索引 4Bh	名称	绝对旋转模式机械单圈位置（单位：指令单位）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	R0	相关模式	-	能否映射	N0
子索引 4Dh	名称	电机转速（单位：0.1rpm）					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	R0	相关模式	-	能否映射	N0
子索引 53h	名称	循环运行周期					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	R0	相关模式	-	能否映射	N0

子索引 54h	名称	循环运行时间					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 55h	名称	速度环运行时间					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 56h	名称	位置环运行时间					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 59h	名称	D轴给定转矩 (单位: 0.1%)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 5Ah	名称	D轴反馈转矩 (单位: 0.1%)					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 5Bh	名称	ECAT 同步偏差报警时偏差值 (单位: $\frac{1}{288} \mu s$ )					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 5Ch	名称	ECAT 同步偏差补偿过大计数					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 5Dh	名称	ECAT 同步偏差实时值 (单位: $\frac{1}{288} \mu s$ )					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 5Eh	名称	ECAT 同步偏差最大值 (单位: $\frac{1}{288} \mu s$ )					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 5Fh	名称	状态标志					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO
子索引 61h	名称	状态标志					数据结构	-	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

## 6.4 子协议定义参数详细说明（6000h 组）

索引 603Fh	名称	错误代码					数据结构	VAR	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	ALL	能否映射	TPDO
驱动器出现与 DS402 子协议描述的错误时，603Fh 与 DS402 协议规定一致。603Fh 的数值为十六进制数据										

索引 6040h	名称	控制字					数据结构	VAR	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	RPDO

设置控制指令：

Bit	名称	描述
0	可以开启伺服运行	Switch on 0: 无效, 1: 有效
1	接通主回路电	Enable voltage 0: 无效, 1: 有效
2	快速停机	Quick stop 0: 有效, 1: 无效
3	伺服运行	Enable operation 0: 无效, 1: 有效
4~6	运行模式相关	Operation mode specific 与伺服运行模式相关
7	故障复位	Fault reset 对于可复位故障和警告, 执行故障复位功能 Bit7 上升沿有效; Bit7 保持为 1, 其他控制指令均无效
8	暂停	Halt 各模式下的暂停方式请查询对象字典 605Dh
9	运行模式相关	Operation mode specific 与各伺服运行模式相关
10	保留	ReveD5V CANopen 未定义
11~15	厂家自定义	Manufacturer-specific 厂家自定义

- ◆ 控制字的每一个 Bit 位单独赋值无意义，必须与其他未共同构成某一控制指令。
- ◆ Bit0~Bit3 和 Bit7 在各伺服模式下意义相同，必须按顺序发送命令，才可将伺服驱动器按照 CiA402 状态机切换流程导入预计的状态，每一命令对应一个确定的状态。
- ◆ Bit4~Bit6 与各伺服模式相关，请查看不同模式下的控制指令。
- ◆ Bit9 未定义功能。

索引 6041h	名称	状态字					数据结构	VAR	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RO	相关模式	ALL	能否映射	RPDO

反应伺服驱动器当前运行状态：

Bit	名称	描述
0	伺服准备好	Ready to switch on 0: 无效, 1: 有效
1	可以开启伺服运行	Switch on 0: 无效, 1: 有效
2	伺服运行	Operation enabled 0: 无效, 1: 有效
3	故障	Fault 0: 无效, 1: 有效
4	主电路电接通	Voltage enabled 0: 无效, 1: 有效
5	快速停机	Quick stop 0: 有效, 1: 无效
6	伺服不可运行	Switch on disabled 0: 无效, 1: 有效
7	警告	Warning 0: 无效, 1: 有效
8	厂家自定义	Manufacturer specific 未定义功能
9	远程控制	Remote 0: 无效, 1: 有效 (控制字生效)
10	目标到达	Target reach 0: 无效, 1: 有效
11	内部限制有效	Internal limit active 0: 无效, 1: 有效
12~13	运行模式相关	Operation limit active 与各伺服运行模式相关
14	厂家自定义	Manufacturer specific 未定义功能
15	原点已找到	Home find 0: 无效, 1: 有效

显示值(二进制数值)	描述
xxxx xxxx x0xx 0000	未准备好 (Not ready to switch on)
xxxx xxxx x1xx 0000	启动失效 (Switch on disabled)
xxxx xxxx x01x 0001	准备好 (Ready to switch on)
xxxx xxxx x01x 0011	启动 (Switch on)
xxxx xxxx x01x 0111	操作使能 (Operation enabled)
xxxx xxxx x00x 0111	快速停机有效 (Quick stop active)
xxxx xxxx x0xx 1111	故障反应有效 (Fault reaction active)
xxxx xxxx x0xx 1000	故障 (Fault)

- ◆ Bit0~Bit9 在各伺服模式下意义相同，控制字 6040h 按顺序发送命令后，伺服反馈一个确定的状态。
- ◆ Bit12~Bit13 与各伺服模式相关（请查看不同模式下的控制指令）。
- ◆ Bit10、Bit11、Bit15 在各伺服模式下意义相同，反馈伺服执行某一个伺服模式后的状态。

索引 605Ah	名称	快速停机方式选择					数据结构	VAR	数据类型	Int16
	数据范围	0~7	出厂设定	2	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO

索引 605Dh	名称	暂停/停机方式选择					数据结构	VAR	数据类型	Int16
	数据范围	1~3	出厂设定	3	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	NO

索引 6060h	名称	操作模式					数据结构	VAR	数据类型	Int16
	数据范围	0~10	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	RPDO

选择伺服运行模式：

设定值	伺服模式	
0/2/5	NA	预留
1	轮廓位置模式 (PP)	
3	轮廓速度模式 (PV)	
4	轮廓转矩模式 (PT)	
6	回零模式 (HM)	
7	插补模式 (IP)	
8	周期同步位置模式 (CSP)	
9	周期同步速度模式 (CSV)	
10	周期同步转矩模式 (CST)	

索引 6061h	名称	操作模式显示					数据结构	VAR	数据类型	Int16
	数据范围	0~10	出厂设定	0	可访问性	RO	相关模式	ALL	能否映射	TPDO

宣誓伺服驱动器当前的运行模式：

设定值	伺服模式	
0/2/5	NA	预留
1	轮廓位置模式 (PP)	
3	轮廓速度模式 (PV)	
4	轮廓转矩模式 (PT)	
6	回零模式 (HM)	
7	插补模式 (IP)	
8	周期同步位置模式 (CSP)	
9	周期同步速度模式 (CSV)	
10	周期同步转矩模式 (CST)	

索引 6062h	名称	位置指令 (单位: 指令单位)					数据结构	VAR	数据类型	Int32
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	PP/HM/CSP	能否映射	TPDO

反应伺服使能状态下, 已输入的位置指令 (指令单位)。

索引 6063h	名称	位置反馈（单位：编码器单位）					数据结构	VAR	数据类型	Int32
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	ALL	能否映射	TPDO
反应电机绝对位置，编码器单位。										

索引 6064h	名称	位置反馈（单位：指令单位）					数据结构	VAR	数据类型	Int32
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	ALL	能否映射	TPDO
反映实时用户绝对位置反馈：位置反馈 6064h x 齿轮比 6091h = 位置反馈 6063h。										

索引 6065h	名称	位置偏差故障阈值（单位：指令单位）					数据结构	VAR	数据类型	Uint32
	数据范围	$0 \sim (2^{32} - 1)$	出厂设定	17 位：1310720 23 位：83886080	可访问性	RW	相关模式	PP/HM/CSP	能否映射	RPDO
<p>设置位置偏差过大阈值，位置偏差（指令单位）的绝对值超过 6065h 时，发生 AL. 240（位置偏差过大故障）</p> <p>注：当 6065h 的设定值为 0xFFFFFFFF 时，伺服不进行位置偏差过大监控，请谨慎使用该功能。</p> <p>注：该参数的保存需要在电机不使能情况下，通过 USB 串口或者上位机调试软件向 P12.20 写入 1 进行保存。</p>										

索引 6066h	名称	位置偏差判定时间窗口（单位：ms）					数据结构	VAR	数据类型	Uint32
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	PP/HM/CSP	能否映射	RPDO

索引 6067h	名称	位置到达阈值（单位：编码器单位）					数据结构	VAR	数据类型	Uint32
	数据范围	0~65535	出厂设定	65	可访问性	RW	相关模式	PP/HM/CSP	能否映射	RPDO
<p>设置位置到达的阈值，6067h 的单位可以通过 2006-07h 设置，默认为指令单位。</p> <p>位置偏差的绝对值在 6067h 以内，且时间达到 6068h 时，认为位置到达有效，PP/HM/CSP 模式下，状态字 6041 的 Bit10=1</p> <p>PP/HM/CSP 模式下，伺服使能有效时，此标志位有意义，否则无意义</p>										

索引 6068h	名称	位置到达时间窗口（单位：ms）					数据结构	VAR	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	15	可访问性	RW	相关模式	PP/HM/CSP	能否映射	RPDO
<p>设置判定位置到达有效的时间窗口</p> <p>用户位置指令 6062h 与用户实际位置反馈 6064h 或内部位置指令 60FCh 与位置反馈 6063h 之间的差值的绝对值在 6067h 以内，且时间达到 6068h 时，认为位置到达，状态字 6041h 的 Bit10=1，伺服使能有效时，该标志位无意义。</p>										

索引 606Ch	名称	速度反馈（单位：指令单位/s）					数据结构	VAR	数据类型	Int32
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	ALL	能否映射	TPDO

索引 606Dh	名称	速度到达阈值（单位：rpm）					数据结构	VAR	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	10	可访问性	RW	相关模式	PV/CSV	能否映射	RPDO
<p>设置速度到达的阈值。</p> <p>目标速度 60FFh(转换成电机速度 rpm 单位时)与电机实际速度的差值的绝对值在 606Dh 以内，且时间达到 606Eh 时，认为速度到达，状态字 6041 的 Bit10=1，同时速度到达 OUT 功能信号输出有效</p>										

索引 606Eh	名称	速度到达时间窗口（单位：ms）					数据结构	VAR	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	PV/CSV	能否映射	RPDO

索引 6071h	名称	目标转矩（单位：0.1%）					数据结构	VAR	数据类型	Int16
	数据范围	-5000~5000	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	PT/CST	能否映射	RPDO
<p>设置轮廓转矩模式（PT）与周期同步转矩模式（CST）下的伺服目标转矩。100.0%对应于 1 倍的电机额定转矩。</p>										

索引 6072h	名称	最大转矩指令限制（单位：0.1%）					数据结构	VAR	数据类型	Uint16
	数据范围	0~5000	出厂设定	5000	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	RPDO
<p>设置伺服的最大转矩允许值。100.0%对应于 1 倍的电机额定转矩。</p>										

索引 6074h	名称	内部转矩指令（单位：0.1%）					数据结构	VAR	数据类型	Int16
	数据范围	-5000~5000	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	ALL	能否映射	TPDO
<p>显示伺服运行状态下，伺服内部转矩指令当前值。100.0%对应于 1 倍的电机额定转矩。</p>										

索引 6077h	名称	实际转矩（单位：0.1%）					数据结构	VAR	数据类型	Int16
	数据范围	-5000~5000	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	ALL	能否映射	TPDO
<p>显示伺服内部转矩反馈。100.0%对应于 1 倍的电机额定转矩。</p>										

索引 607Ah	名称	目标位置（单位：指令单位）					数据结构	VAR	数据类型	Int32
	数据范围	-2147483648 ~2147483647	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	PP/CSP	能否映射	RPDO
设置轮廓位置模式（PP）与周期同步位置模式（CSP）下的伺服目标位置。										

索引 607Ch	名称	原点偏移量					数据结构	VAR	数据类型	Int32
	数据范围	-2147483648 ~2147483647	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	HM	能否映射	RPDO
<p>设置原点回零下机械零点偏离电机原点的物理位置。</p> <p>原点偏置生效条件：本次上电运行，已完成原点回零操作，状态字 6041h 的 Bit15=1</p> <p>原点偏置的作用：根据 60E6h 决定原点回零完成后用户当前位置。</p>										

索引 607Dh	名称	软件绝对位置限制					数据结构	ARR	数据类型	Uint16
	数据范围	0D 数据范围	出厂设定	0D 默认值	可访问性	-	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 00h	名称	软件绝对位置限制的最大子索引编号					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	-	出厂设定	2	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 01h	名称	软限位最小值（单位：指令单位）					数据结构	VAR	数据类型	Int32
	数据范围	-2147483648 ~2147483647	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	RPDO
设置软限位最小值，指相对于机械零点的绝对位置。										

子索引 02h	名称	软限位最大值（单位：指令单位）					数据结构	VAR	数据类型	Int32
	数据范围	-2147483648 ~2147483647	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	RPDO
设置软限位最大值，指相对于机械零点的位置。										

索引 607Eh	名称	指令极性设置（单位：指令单位/s）					数据结构	ARR	数据类型	Uint32
	数据范围	0~255	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	RPDO

索引 607Fh	名称	最大速度限制（单位：指令单位/s）					数据结构	ARR	数据类型	Uint32
	数据范围	$0 \sim (2^{32} - 1)$	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	RPDO

索引 6081h	名称	轮廓速度（单位：指令单位/s）					数据结构	ARR	数据类型	Uint32
	数据范围	$0 \sim (2^{32} - 1)$	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	PP	能否映射	RPDO
设置轮廓位置模式下该段位移指令的匀速运行速度。										

索引 6083h	名称	轮廓加速度（单位：指令单位/s <sup>2</sup> ）					数据结构	VAR	数据类型	Uint32
	数据范围	$1 \sim (2^{32} - 1)$	出厂设定	131072	可访问性	RW	相关模式	PP/PV	能否映射	RPDO
设置轮廓位置模式与轮廓速度模式下加速度。										

索引 6084h	名称	轮廓减速度（单位：指令单位/s <sup>2</sup> ）					数据结构	VAR	数据类型	Uint32
	数据范围	$1 \sim (2^{32} - 1)$	出厂设定	131072	可访问性	RW	相关模式	PP/PV/CSP/CSV	能否映射	RPDO
设置轮廓位置模式与轮廓速度模式下减速度。										

索引 6085h	名称	快速停机减速度（单位：0.1%/s <sup>2</sup> ）					数据结构	VAR	数据类型	Uint32
	数据范围	$1 \sim (2^{32} - 1)$	出厂设定	131072	可访问性	RW	相关模式	PP/PV/CSP/CSV/HM	能否映射	RPDO

索引 6087h	名称	转矩斜坡（单位：0.1%/s）					数据结构	VAR	数据类型	Uint32
	数据范围	$0 \sim (2^{32} - 1)$	出厂设定	131072	可访问性	RW	相关模式	PT/CST	能否映射	RPDO
设置轮廓转矩模式下的转矩指令加速度，其意义为：每秒转矩指令增量。										

索引 6091h	名称	电子齿轮比					数据结构	ARR	数据类型	Uint32
	数据范围	OD 数据范围	出厂设定	OD 默认值	可访问性	-	相关模式	PP/PV/CSP/CSV/HM	能否映射	YES
<p>齿轮比用于建立用户指定的负载轴位移与电机轴位移的比例关系。</p> <p>(1) 电机反馈位置（编码器单位）与负载轴位置反馈（指令单位的关系）：</p> $\text{电机反馈位置} = \text{负载轴位置反馈} * \text{齿轮比}$ <p>(2) 电机转速（rpm）与负载轴转速（指令单位/s）的关系：</p> $\text{电机转速(rpm)} = \frac{\text{负载轴转速} * \text{齿轮比}}{60} * 60$ <p>(3) 电机加速度（rpm/ms）与负载轴转速（指令单位/s<sup>2</sup>）的关系：</p> $\text{电机加速度} = \frac{\text{负载轴加速度} * \text{齿轮比}}{60} * \frac{1000}{60}$										

子索引 00h	名称	电子齿轮比的最大子索引编号					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	-	出厂设定	2	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引	名称	电子齿轮比分子					数据结构	VAR	数据类型	Int32
-----	----	---------	--	--	--	--	------	-----	------	-------

01h	数据范围	$1 \sim (2^{32} - 1)$	出厂设定	1	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	RPDO
-----	------	-----------------------	------	---	------	----	------	---	------	------

子索引 02h	名称	电子齿轮比分母					数据结构	VAR	数据类型	Int32
	数据范围	$1 \sim (2^{32} - 1)$	出厂设定	1	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	RPDO

索引 6098h	名称	回零方式					数据结构	VAR	数据类型	Int8
	数据范围	0~35	出厂设定	19	可访问性	RW	相关模式	HM	能否映射	RPDO
请查看“原点回归模式(HM)”章节										

索引 6099h	名称	回零速度					数据结构	ARR	数据类型	Uint32
	数据范围	OD 数据范围	出厂设定	OD 默认值	可访问性	-	相关模式	HM	能否映射	YES

子索引 00h	名称	回零速度的最大子索引编号					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	-	出厂设定	2	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 01h	名称	回零高速（单位：指令单位/s）					数据结构	VAR	数据类型	Uint32
	数据范围	$0 \sim (2^{32} - 1)$	出厂设定	131072	可访问性	RW	相关模式	HM	能否映射	RPDO

子索引 02h	名称	回零低速（单位：指令单位/s）					数据结构	VAR	数据类型	Uint32
	数据范围	$0 \sim (2^{32} - 1)$	出厂设定	65535	可访问性	RW	相关模式	HM	能否映射	RPDO

索引 609Ah	名称	回零加速度（单位：指令单位/s <sup>2</sup> ）					数据结构	VAR	数据类型	Uint32
	数据范围	$0 \sim (2^{32} - 1)$	出厂设定	131072	可访问性	RW	相关模式	HM	能否映射	RPDO

索引 60B0h	名称	位置偏置（单位：指令单位）					数据结构	VAR	数据类型	Int32
	数据范围	$-2^{31} \sim (2^{31} - 1)$	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	CSP	能否映射	RPDO
设置周期同步位置模式下的伺服位置指令偏置量，偏置后：伺服目标位置 = 607Ah + 60B0h										

索引 60B1h	名称	速度偏置（单位：指令单位/s）					数据结构	VAR	数据类型	Int32
	数据范围	$-2^{31} \sim (2^{31} - 1)$	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	CSP/CSV	能否映射	RPDO
设置周期同步速度模式下的伺服速度指令偏置量，偏置后：伺服目标速度 = 60FFh + 60B1h										

索引 60B2h	名称	转矩偏置（单位：0.1%）					数据结构	VAR	数据类型	Int16
	数据范围	-5000~5000	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	CSP/CSV/CST	能否映射	RPDO
设置周期同步转矩模式下的伺服转矩指令偏置量，偏置后：伺服目标转矩 = 6071h + 60B2h										

索引 60B8h	名称	探针模式					数据结构	VAR	数据类型	Uint16
	数据范围	0~65535	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	RPDO

设置探针 1 和探针 2 的功能：

Bit 位	描述	设定
0	探针 1 使能	0: 探针 1 不使能 1: 探针 1 使能
1	探针 1 触发模式	0: 单次触发, 只在触发信号第一次有效时触发 1: 连续触发
2	探针 1 触发信号选择	0: IN 输入信号 1: 无意义
3	NA	无意义
4	探针 1 上升沿使能	0: 上升沿不锁存 1: 上升沿锁存
5	探针 1 下降沿使能	0: 下降沿不锁存 1: 下降沿锁存
6	NA	无意义
7	NA	无意义
8	探针 2 使能	0: 探针 2 不使能 1: 探针 2 使能
9	探针 2 触发模式	0: 单次触发, 只在触发信号第一次有效时触发 1: 连续触发
10	探针 2 触发信号选择	0: IN 输入信号 1: 无意义
11	NA	无意义
12	探针 2 上升沿使能	0: 上升沿不锁存 1: 上升沿锁存
13	探针 2 下降沿使能	0: 下降沿不锁存 1: 下降沿锁存
14	NA	无意义
15	NA	无意义

索引 60B9h	名称	探针状态					数据结构	VAR	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	TPDO
读取探针 1 和探针 2 的状态：										
	Bit 位	描述				备注				
	0	探针 1 使能				0: 探针 1 不使能 1: 探针 1 使能				
	1	探针 1 上升沿锁存执行				0: 上升沿锁存未执行 1: 上升沿锁存已执行				
	2	探针 1 下降沿锁存执行				0: 下降沿锁存未执行 1: 下降沿锁存已执行				
	3~6	NA				无意义				
	7	探针 1 触发信号监控				0: IN 为低电平 1: IN 为高电平				
	8	探针 2 使能				0: 探针 2 不使能 1: 探针 2 使能				
	9	探针 2 上升沿锁存执行				0: 上升沿锁存未执行 1: 上升沿锁存已执行				
	10	探针 2 下降沿锁存执行				0: 下降沿锁存未执行 1: 下降沿锁存已执行				
	11~14	NA				无意义				
	15	0: IN 为低电平 1: IN 为高电平				无意义				

索引 60BAh	名称	探针 1 上升沿位置锁存（单位：指令单位）					数据结构	VAR	数据类型	Int32
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	TPDO

索引 60BBh	名称	探针 1 下降沿位置锁存（单位：指令单位）					数据结构	VAR	数据类型	Int32
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	TPDO

索引 60BCh	名称	探针 2 上升沿位置锁存（单位：指令单位）					数据结构	VAR	数据类型	Int32
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	TPDO

索引 60BDh	名称	探针 2 下降沿位置锁存（单位：指令单位）					数据结构	VAR	数据类型	Int32
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	TPDO

索引 60D5h	名称	探针 1 上升沿计数					数据结构	VAR	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	TPDO

索引 60D6h	名称	探针 1 下降沿计数					数据结构	VAR	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	TPDO

索引 60D7h	名称	探针 2 上升沿计数					数据结构	VAR	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	TPDO

索引 60D8h	名称	探针 2 下降沿计数					数据结构	VAR	数据类型	Uint16
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	TPDO

索引 60E0h	名称	正向转矩限制 (单位: 0.1%)					数据结构	VAR	数据类型	Uint16
	数据范围	0~5000	出厂设定	5000	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	RPDO

索引 60E1h	名称	负向转矩限制 (单位: 0.1%)					数据结构	VAR	数据类型	Uint16
	数据范围	0~5000	出厂设定	5000	可访问性	RW	相关模式	ALL	能否映射	RPDO

索引 60F4h	名称	位置偏差 (单位: 指令单位)					数据结构	VAR	数据类型	Int32
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	PP/HM/CSP	能否映射	TPDO

索引 60FCh	名称	位置指令 (单位: 编码器单位)					数据结构	VAR	数据类型	Int32
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	PP/HM/CSP	能否映射	TPDO

索引 60FDh	名称	输入状态					数据结构	VAR	数据类型	Uint32
	数据范围	-	出厂设定	-	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	TPDO

反映驱动器当前 IN 端子逻辑: 0-逻辑无效、1-逻辑有效:

Bit 位	描述
0	正向限位开关
1	反向限位开关
2	原点开关
3~15	NA
16	IN1
17	IN2
18	IN3
19	IN4
20	IN5
21	IN6
22	IN7
23	IN8
24~31	NA

索引 60FEh	名称	数字输出					数据结构	VAR	数据类型	Uint32
	数据范围	OD 数据范围	出厂设定	OD 默认值	可访问性	-	相关模式	-	能否映射	YES

子索引 00h	名称	数字输出的最大子索引编号					数据结构	-	数据类型	Uint8
	数据范围	-	出厂设定	2	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

子索引 01h	名称	输出使能					数据结构	VAR	数据类型	Uint32
	数据范围	$0 \sim (2^{32} - 1)$	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	RPDO

反映驱动器 OUT 端口的输出逻辑：

Bit 位	相关 OUT 端口	描述
0~15	NA	
16	OUT1	强制输出 (0: OFF, 1: ON), 仅在 60FE-02h 的 Bit16 被设置为 1 时生效
17	OUT2	强制输出 (0: OFF, 1: ON), 仅在 60FE-02h 的 Bit17 被设置为 1 时生效
18	OUT3	强制输出 (0: OFF, 1: ON), 仅在 60FE-02h 的 Bit18 被设置为 1 时生效
19	OUT4	强制输出 (0: OFF, 1: ON), 仅在 60FE-02h 的 Bit19 被设置为 1 时生效
20~31	NA	

◆ 注：OUT 端口的功能设置值要设置为 31 (通用输出) 才可以受 60FE-1h 和 60FE-2h 控制。

子索引 02h	名称	输出控制					数据结构	VAR	数据类型	Uint32
	数据范围	$0 \sim (2^{32} - 1)$	出厂设定	0	可访问性	RW	相关模式	-	能否映射	RPDO

设定是否使能 OUT 强制输出：

Bit 位	相关 OUT 端口	描述
0~15	NA	
16	OUT1	0: 禁止 OUT1 强制输出 1: 使能 OUT1 强制输出
17	OUT2	0: 禁止 OUT2 强制输出 1: 使能 OUT2 强制输出
18	OUT3	0: 禁止 OUT3 强制输出 1: 使能 OUT3 强制输出
19	OUT4	0: 禁止 OUT4 强制输出 1: 使能 OUT4 强制输出
20~31	NA	

索引 60FFh	名称	目标速度（单位：指令单位/s）					数据结构	VAR	数据类型	Int32
	数据范围	$-2^{31} \sim (2^{31} - 1)$	出厂设定	131072	可访问性	RW	相关模式	PV/CSV	能否映射	RPDO
设置轮廓速度模式及周期同步速度模式下，用户速度指令。										

索引 6502h	名称	支持的操作模式					数据结构	VAR	数据类型	Uint32
	数据范围	-	出厂设定	929	可访问性	RO	相关模式	-	能否映射	NO

反映驱动器支持的伺服运行模式：

Bit	描述	支持与否(0：不支持、1：支持)
0	轮廓位置模式（PP）	1
1	变频调速模式（VL）	0
2	轮廓速度模式（PV）	1
3	轮廓转矩模式（PT）	1
4	NA	0
5	回零模式（HM）	1
6	插补模式（IP）	0
7	周期同步位置模式（CSP）	1
8	周期同步速度模式（CSV）	1
9	周期同步转矩模式（CST）	1
10~31	NA	0

## 7 故障处理

### 7.1 LED 指示与故障代码关系

CANOpen 版本的，RUN 绿灯闪烁，驱动器在向外发 CAN 数据，ERR 红灯闪烁，驱动器在接收 CAN 数据：

LED 指示	故障代码
绿灯常亮	0
绿灯闪烁	0
1 绿 1 红	AL. 110、AL. 111、AL. 180、AL. 181、AL. 182、AL. 183、AL. 184
1 绿 2 红	AL. 210
1 绿 3 红	AL. 114、AL. 115、AL. 185、AL. 186、AL. 302、AL. 303、AL. 304、AL. 463
1 绿 4 红	AL. 240、AL. 242
1 绿 5 红	AL. 211
1 绿 6 红	AL. 100、AL. 101、AL. 102
1 绿 7 红	AL. 130、AL. 187、AL. 452
1 绿 8 红	AL. 120、AL. 121、AL. 122、AL. 123、AL. 125、AL. 126、AL. 127、AL. 129、AL. 160、AL. 162、AL. 164、AL. 171、AL. 191、AL. 192、AL. 275、AL. 473、AL. 475
1 绿 9 红	AL. 480、AL. 481
1 绿 10 红	AL. 248、AL. 249
1 绿 11 红	AL. 244、AL. 245、246、AL. 460
1 绿 12 红	AL. 225、AL. 226
1 绿 13 红	AL. 321
1 绿 14 红	AL. 322
1 绿 15 红	AL. 103、AL. 133、AL. 139、AL. 270、AL. 271、AL. 315、AL. 325、AL. 326、AL. 327、AL. 400、AL. 421、AL. 450

1 绿 16 红	AL. 247、AL. 461
1 绿 17 红	AL. 221、AL. 222、AL. 223、AL. 224、AL. 418
1 绿 18 红	AL. 420
1 绿 19 红	AL. 128、AL. 135、AL. 136、AL. 137、AL. 138、AL. 141、AL. 142
1 绿 20 红	AL. 189、AL. 190、AL. 430
1 绿 21 红	AL. 300、AL. 440
1 绿 22 红	AL. 482、AL. 490
1 绿 23 红	AL. 310、AL. 311、AL. 312、AL. 313
1 绿 24 红	AL. 104、AL. 105、AL. 106、AL. 119
1 绿 25 红	AL. 284、AL. 285、AL. 286、287、AL. 292、AL. 298
1 绿 26 红	AL. 108、AL. 109、AL. 116、AL. 117、AL. 118、AL. 146、AL. 272、AL. 274、AL. 306、AL. 410、 AL. 411、AL. 412、AL. 413、AL. 415

## 7.2 故障代码

由于故障代码名目较多，LED 灯无法完全指示，且部分 LED 指示状态由多种故障代码合并一起，造成查错不变。可以通过 P13.36 参数读取当前的故障代码，如果存在多中故障代码，该参数每读取一次，会自动上传另外的故障代码，并循环。如存在故障代码 121/170，第一次读取数据为 170，则下一次读取数据为 121，再下次读取为 170……如此循环。

下表为故障代码的故障内容，故障代码：AL. xxx，其中 xxx 为三位十进制数值：

故障代码数值范围	说明
100-199	第一类不可复位故障，其故障复位只能通过断电重启实现。
200-299	第一类可复位故障，其故障复位可以通过 IO 或者软件实现。
300-399	第二类可复位故障，其故障复位可以通过 IO 或者软件实现。
400-499	驱动器警告代码，出现时不影响驱动器的使能运行，仅作为警告提示用。

故障代码	故障内容
AL. 000	正常状态
AL. 100	系统参数错误 大多出现在系统固件更新后，驱动器设置了不支持的参数等。需要执行恢复出厂设置并断电 30s，后重启驱动器，如果驱动器仍然报警，请联系厂家售后检查相关异常的参数。如果并未报警，请重新设置参数后，可继续再次使用。
AL. 101	驱动器读取 EEPROM 中存储的参数出现失败或者超时 一般由于 EEPROM 芯片通讯异常导致，请将驱动器完全断电 30s，后重启驱动器，如果仍然出现该报警代码，请联系厂家售后或者更换。
AL. 102	驱动器参数写入 EEPROM 中出现失败或者超时 一般由于 EEPROM 芯片通讯异常导致，请将驱动器完全断电 30s，后重启驱动器，如果修改参数后仍然出现该报警代码，请联系厂家售后或者更换。
AL. 103	驱动器参数异常或者参数范围不正确 一般出现在固件更新后，新旧固件的参数范围不一致导致，可以通过 P13.51（参数异常组号）和 P13.52（参数异常组内偏置）判断异常的参数号。
AL. 104	驱动器系统参数设置错误，请联系厂家售后或者更换。
AL. 105	驱动器系统参数设置错误，请联系厂家售后或者更换。
AL. 106	中断超时触发异常
AL. 107	FPGA 数据超时写入异常
AL. 108	
AL. 109	编码器超时响应

AL. 110 AL. 111	AL. 110: 驱动器 IPM 模块过流 AL. 111: 驱动器 ADC 过流 电机是否撞机导致堵转。 电机 P06.00、P06.01、P06.02、P06.60、P06.61、P06.63、P06.64 设置不当导致，尝试恢复驱动器参数，并重启后，查看是否仍存在警告。如果仍出现警告，请联系厂家售后。 通过设置转矩限制参数，尝试减低驱动器的过载倍数测试是否存在报警。
AL. 114	控制电源欠压 一般也出现在快速上下电的场合，断电 30s 重启即可清除故障。
AL. 115	驱动器内部电压出错 驱动器内部电压故障，一般由驱动器内部硬件导致，请如果重启电源后仍然报错，联系厂家售后。
AL. 116 AL. 117 AL. 118	电流采样超时异常
AL. 119	控制环路运行时间超出控制周期时间，请联系厂家进行售后处理。
AL. 120	驱动器编码器干扰 请检查电机 PE 线连接是否可靠连接。 检查编码器插头连接可靠。 更换驱动器，用于排查是否由于电机编码器造成的故障。
AL. 121	编码器通讯错误 故障出现在上电时候，一般会同时报警 AL. 170，请检查编码器延长线连接可靠。 如果驱动器仅仅报警 AL. 121，一般是编码器出现故障导致，请更换电机。
AL. 122	编码器繁忙/响应超时
AL. 123	编码器 CRC 校验故障
AL. 124	编码器 Z 相信号故障
AL. 125	编码器调零失败
AL. 126	编码器 EEPROM 读写失败 一般出现在上电或者运行中对编码器 EEPROM 进行操作的过程中，在出现在上电时，尝试重启驱动器，以确认故障是否仍然存在。重启后仍然发生故障，请检查编码器延长线接触是否可靠，也可以更换驱动器进行对比确认。
AL. 127	编码器故障 出现在上电初始化的时候，增量编码器为上电读取霍尔信号不对，通讯编码器表现为驱动器无法与编码器取得通讯。 请检查编码器线连接可靠。
AL. 128	电机型号设置错误 请恢复出厂设置，并重启后确认故障是否清除，如仍存在该故障，请联系售后并告知 P00.00 号参数数值。
AL. 129	增量编码器干扰
AL. 130	电机飞车故障 请检查电机动力线 UVW 线序是否正确。如果是 Z 轴上下机构，可能是驱动器误报造成，可以通过将 P01.56 设置为 0 用以在禁止飞车报错。

AL. 133	参数数值范围异常 通过 P13.51 查看异常组号，P13.52 查看异常的组内偏置。
AL. 134	驱动器外设初始化，PHY 初始化失败。
AL. 135	不支持的电机编码器类型 请检查 P00.00 电机型号是否是设置为 50000
AL. 136	产品匹配异常，不支持的电机型号。
AL. 137	驱动器型号设置错误 请检查 P00.02 参数是否设置异常，请联系厂家售后并告知该参数数值。
AL. 138	驱动器和电机不匹配 驱动器额定电流小于电机的额定电流，更换更大功率的驱动器或者降低电机的额定电流。
AL. 139	驱动器额定电压参数设置错误
AL. 141	绝对值模式设置错误 一般由于 P01.03 设置为了绝对值模式，但电机不是绝对值电机造成。请检查电机是否是绝对值电机，如果确定，请联系厂家售后更改电机编码器类型。
AL. 142	编码器型号不匹配，设置了驱动器不支持的编码器类型。
AL. 160	FPGA 参数初始化错误 出现在驱动器上电初始化的时候，将驱动器断电 30s，后重启查看是否仍然报警，如果仍然报警，请更换驱动器。
AL. 162	编码器 EEPROM 读写操作故障，断电重试。
AL. 164	编码器数据不对 出现在上电初始化的时候，由于编码器未经过校准导致，请联系厂家进行售后。
AL. 171	FPGA 初始化错误 出现在上电初始化的时候，DSP 与 FPGA 通讯异常导致。 检查 P00.50、P00.52 和 P00.56 是否设置错误，如设置为 0；
AL. 180	驱动器 Q 轴反馈过流
AL. 181	驱动器 U 相反馈过流
AL. 182	驱动器 V 相反馈过流
AL. 183	驱动器 W 相反馈过流
AL. 184	驱动器硬件过流故障
AL. 185 AL. 186	驱动器输出短路
AL. 187	电机动力线 UVW 相序异常
AL. 189	模拟量输入过压饱和
AL. 190	AD 采样错误
AL. 191	增量编码器 UVW 相序异常
AL. 192	增量编码器 Z 相信号断线
AL. 200	控制模式设置错误 请检查 P01.00 参数设置值，是否符合手册要求，或联系厂家。
AL. 201	位置指令来源设置错误 请检查 P03.00 参数设置值，是否符合手册要求，或联系厂家。

AL. 202	速度指令来源设置错误 请检查 P04.00、P04.02、P04.03 参数设置值，是否符合手册要求，或联系厂家。
AL. 203	转矩指令来源设置错误 请检查 P05.00、P05.01、P05.02 参数设置值，是否符合手册要求，或联系厂家。
AL. 204	电机动力线缺相 检查电机动力线是否有缺相。 检测电机绕组是否有断开，三相电阻是否平衡。 检查 P01.85 设置是否合适。 如果是高速导致的误报警，可以通过 P01.87 参数限制高速时候的报警检测。
AL. 210	驱动器母线电压高 请接入制动电阻或检查制动电阻的好坏、阻值是否合适。 请检查是否确实由于交流输入电源过高导致。 请检查 P01.48（过压保护点）参数设置是否正确。 更换新的驱动器，用于查看是否由于驱动器损坏导致。
AL. 211	驱动器母线电压低 请检查是否确实由于交流输入电源过低导致。 请检查 P01.49（欠压保护点）参数设置是否正确。 更换新的驱动器，用于查看是否由于驱动器损坏导致。
AL. 212	驱动器母线电压高 出现在驱动器母线电压瞬间高于报警阈值导致。 请接入制动电阻或检查制动电阻的好坏、阻值是否合适。 请检查是否确实由于交流输入电源过高导致，驱动器输入电源要求在 260VAC 以下。
AL. 221	编码器电池故障 该故障代码由编码器给出，一般是电池电压过低导致。 出现该故障时，编码器已经无法正确记忆多圈绝对值位置，因此在更换电池后，需要重新进行零点设定。 需要手动通过 P12.05 参数设置为 1 用以清除该故障。
AL. 222	编码器多圈数据报警 出现在上电初始化时候，一般由于之前编码器电池和编码器有断开导致。 电池电压过低或电池连接线有异常也会出现该报警。 出现该报警时，驱动器多圈编码器数据已经不正确，需要重新设置零点。 需要手动通过 P12.05 参数设置为 1 用以清除该故障。
AL. 223	多圈编码器计数溢出
AL. 224	旋转的圈数超过了多圈电机分辨率导致，也可以通过 P01.51 设置为 1 禁止多圈溢出报错。
AL. 225 AL. 226	速度反馈超过电机最大转速设定值

AL. 240	位置超差 检查动力线是否正确连接 检查电子齿轮比参数设置是否正确 检查脉冲输入的频率是否超过电机的最高转速
AL. 241	位置指令输入频率超过了 P01.54（最大脉冲频率限制）导致，请检查 P01.54 设定值是否正确。
AL. 242	全闭环位置偏差过大
AL. 244	驱动器过载故障
AL. 245 AL. 246	电机过载故障
AL. 247	电机堵转故障
AL. 248	驱动器过温故障
AL. 249	电机温度过高故障
AL. 270	数字输入端口功能参数设置故障
AL. 271	数字输出端口功能参数设置故障
AL. 272	电流 D/Q 轴计算溢出
AL. 273	惯量辨识异常
AL. 274	角度辨识故障
AL. 275	外部编码器异常
AL. 284	EtherCAT 同步偏差过大故障
AL. 285	EtherCAT 同步时间设置错误故障
AL. 286	EtherCAT 初始化错误故障
AL. 287	EtherCAT 配置信息异常
AL. 288 AL. 289	EtherCAT 参数异常
AL. 292	EtherCAT 同步丢失故障
AL. 293 AL. 294 AL. 295 AL. 296 AL. 297 AL. 298 AL. 299	EtherCAT 总线错误故障
AL. 300	伺服使能输入无效故障 一般由于驱动器处于内部使能时，通过数字输入端口输入了使能信号导致。
AL. 301	STO 信号输入保护
AL. 302 AL. 303 AL. 304	电源缺相故障

AL. 305	
AL. 306	分频输出频率过大故障
AL. 307	进行编码器零位偏置初始化时密码不正确故障 请正确设置 P01.39 数值，再进行零位偏置的初始化操作，请联系厂家进行售后。
AL. 310 AL. 311 AL. 312 AL. 313	电子齿轮比设定错误故障
AL. 314	通讯连接异常
AL. 315	多段位置绝对值模式参数设置异常
AL. 320	CANopen 通讯超时
AL. 321	CANopen 进入初始化状态
AL. 322	CANopen 进入停止状态
AL. 323	CAN 总线关闭
AL. 324	CAN 总线 PDO 传输长度设置异常
AL. 325	软限位设定异常故障，软限位上限小于软限位下限设定值
AL. 326	软限位设定异常故障，原点偏置在软限位设定值之外
AL. 327	ECAT 同步偏差过大报警
AL. 330	脉冲模式设置了不支持的回零模式
AL. 331	CAN 总线断线
AL. 332	CAN 接收缓存溢出故障
AL. 333	CAN 接收未及时处理导致的数据丢失
AL. 334	CAN 发送错误计数器处于被动错误状态
AL. 335	CAN 接收错误计数器处于被动错误状态
AL. 336	CAN 发送错误
AL. 337	CAN 发送缓存溢出故障
AL. 338	CAN 帧位填充检测错误
AL. 339	CAN 帧格式错误
AL. 340	CAN 帧应答位错误
AL. 341	CAN 帧 BIT0 错误
AL. 342	CAN 帧 BIT1 错误
AL. 343	CAN 帧 CRC 错误
AL. 400	分频输出电子齿轮比设定异常警告，分频输出脉冲数大于编码器分辨率导致
AL. 410 AL. 411	参数辨识异常

AL. 412 AL. 413 AL. 415 AL. 416 AL. 417	
AL. 418	绝对值编码器电池警告 出现该警告时，绝对值编码器仍能正确记忆位置，但需要及时更换电池，防止位置丢失。更换电池时，请将驱动器正常上电并工作，然后再进行编码器电池的更换。
AL. 420	原点回零异常警告 回原点超时，正负限位异常等均会导致该警告，请检查感应器是否正确等。
AL. 421	原点回零模式设置错误警告
AL. 430	AI 通道零漂设定值过大警告
AL. 440	急停输入警告
AL. 450	外接制动电阻阻值小于驱动器要求的最小制动电阻阻值
AL. 452	制动电阻过载警告 检查制动参数设置是否正确。如果是频繁制动导致制动电阻发热很高，请通过加长减速时间或者更换更大功率的制动电阻解决。
AL. 460	电机过载警告
AL. 461	电机动力线断线警告
AL. 463	电源缺相警告
AL. 470 AL. 473	编码器异常
AL. 475	编码器过热警告
AL. 480	正向限位有效警告
AL. 481	负向限位有效警告
AL. 482	参数存储频繁警告
AL. 483 AL. 484 AL. 485	EtherCAT 总线异常
AL. 486	位置指令计算溢出
AL. 490	执行了需要重启生效的操作或者修改了需要重启生效的参数

# 服务与支持

---

## 深圳锐特机电技术有限公司

Shenzhen Rtelligent Technology Co.,Ltd

[www.rtelligent.com](http://www.rtelligent.com)

---

地址：深圳市宝安区西乡街道南昌社区兴裕路  
锐特科技园A栋5楼

总机：0755-29503086

销售专线：400-6822-996

邮箱：[sales@szruitech.com](mailto:sales@szruitech.com)



官方微信公众号

成为全球运动控制领域的核心供应商

Leading the Way with Intelligent Motion Control