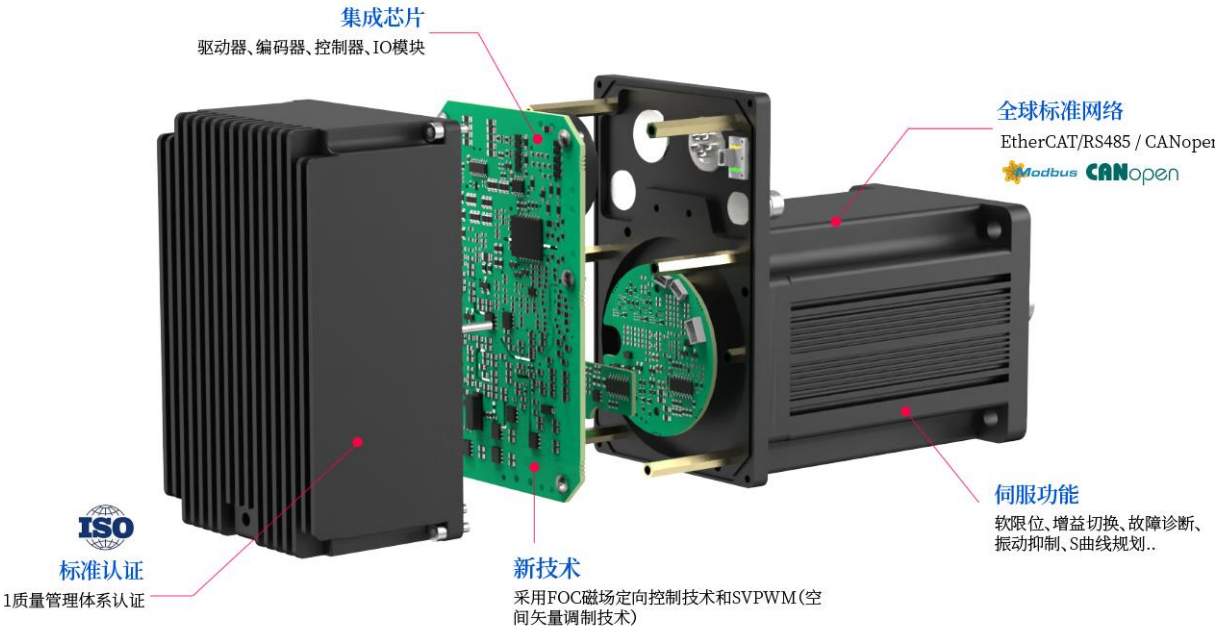
一体化中压伺服电机

CANopen 通信用户手册

版 本 号：A



北京立迈胜控制技术有限责任公司

Beijing NiMotion Control Technology Co., Ltd.

目 录

1 关于手册 1
1.1 简介 1
1.2 数字值含义 1
1.3 位定义 1
2 术语和缩略语 1
3 通信网络 2
3.1 CANopen 概述 2
3.2 SDO 访问 2
3.3 PDO 消息 5
3.4 EMCY 消息 9
3.5 网络管理（NMT 服务） 10
3.6 系统设置 12
4 设备控制 13
4.1 CiA402 状态机 13
5 单位转换 19
5.1 $608F_h$:位置编码器分辨率 19
5.2 6091_h:传动比 20
5.3 $607E_h$:极性 21
5.4 举例 22
6 运行模式 23
6.1 控制模式概述 23
6.2 位置控制功能 24
6.3 轮廓位置模式（PP） 28
6.4 速度模式（VM） 36
6.5 轮廓速度模式（PV） 40
6.6 轮廓转矩模式（PT） 42
6.7 原点回归模式（HM） 45
6.8 插补模式（IP） 53
6.9 循环同步位置模式（CSP） 57
6.10 循环同步速度模式（CSV） 59
6.11 循环同步转矩模式（CST） 61
6.12 NiMotion 模式 63
6.13 NiMotion 位置模式 63
6.14 NiMotion 速度模式 65
6.15 NiMotion 转矩模式 68
6.16 多段位置模式 70
6.17 多段速度模式 73
7 特殊功能 77
7.1 数字输入和输出 77
7.2 模拟量输入 81

7.3 抱闸设置.....87
7.4 I^2t 电机过载保护.....88
7.5 制动设置.....89
7.6 位置恢复.....90
7.7 参数保存和恢复.....91
7.8 绝对值编码器.....91
7.9 STO 安全功能.....91
7.10 通信看门狗功能.....93
8 调整.....95
8.1 概述.....95
8.2 手动增益调整.....95
8.3 振动抑制.....101
9 故障管理.....103
9.1 报警代码.....103
9.2 故障动作设置.....104
9.3 故障复位.....105
9.4 故障检测说明.....106
10 对象字典.....108
10.1 通信参数 1000h 组.....110
10.2 制造商定义参数 2000_h 组说明.....115
10.3 子协议定义参数 6000_h 组说明.....135
11 版本信息.....141

1 关于手册

1.1 简介

本手册用以说明北京立迈胜控制技术有限责任公司所生产的一体化中压伺服电机的编程和操作方法。

1.2 数字值含义

本手册中，数值一般是以十进制格式表示。如果必须使用十六进制表示的，可以在数字末尾下标”h”来进行表示，例如：**1003_h**。

对象的对象目录索引和子索引，表示为：<索引>:<子索引>

例如：对象 **1003_h** 的子索引 02 表示为 **$1003_h:02_h$**。

1.3 位定义

对象的各个位总是在 LSB 编号从 0 开始的。

	MSB							LSB
Bit Nummer	7	6	5	4	3	2	1	0
Bits	0	1	0	1	0	1	0	1

$55_{hex}=85_{dec}$

2 术语和缩略语

CAN	控制局域网（Controller area network）
CAN-ID	CAN 标识符（Controller area network Identifier）
COB	通信对象（Communication object）
COB-ID	COB 标识符（Communication object Identifier）
FSA	有限状态机（Finite state automaton）
LSB	最低有效位（Least significant bit）
MSB	最高有效位（Most significant bit）
PDO	过程数据对象（Process data object）
PDS	动力驱动系统（Power drive system）
RPDO	接收 PDO（Receive process data object）
SDO	服务数据对象（Service data object）
TPDO	发送 PDO（Transmit process data object）
NMT	网络管理（Network Management）

3 通信网络

3.1 CANopen 概述

北京立迈胜控制技术有限责任公司 CANopen 总线系列一体化中压伺服电机采用 CANopen 通信控制，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。一体化中压伺服电机驱动器是参照 CIA402 协议标准设计。CANopen 的设备模型如图所示。

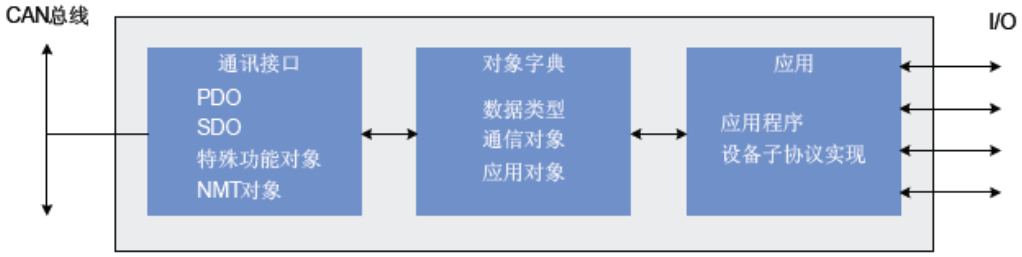


图 3-1

通信对象如下：

表 3-1

SDO	Service Data Object （服务数据对象）	设置控制器的普通参数
PDO	Process Data Object （过程数据对象）	快速交换过程数据（如：实际位置）
EMCY	Emergency Message （紧急信息）	传送驱动器的故障信息
NMT	Network Management （网络管理）	管理 CANopen 网络
HEARTBEAT	Error Control （错误控制）	可以监控节点的生命状态

3.2 SDO 访问

服务数据对象 (SDO) 通过对象索引和子索引与对象字典建立联系，通过 SDO 可以读取对象字典中的对象内容，或者在允许的情况下修改对象数据。

SDO 传输框架

SDO 传输方式遵循客户端——服务器模式，即一应一答方式。由 CAN 总线网络中的 SDO 客户端发起，SDO 服务器作出应答。因此，SDO 之间的数据交换至少需要两个 CAN 报文才能实现，而且两个 CAN 报文的 CAN 标识符不一样。SDO 的传输模型如下图所示

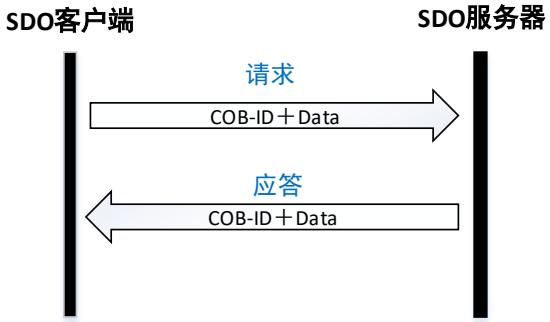


图 3-2 SDO 传输框架

3.2.1 SDO传输报文

SDO 传输报文由 COB-ID 和数据段组成，数据段采用小端模式，即低位在前，高位在后排列。所有的 SDO 报文数据段都必须是 8 个字节。

SDO 写数据报文格式如下图：

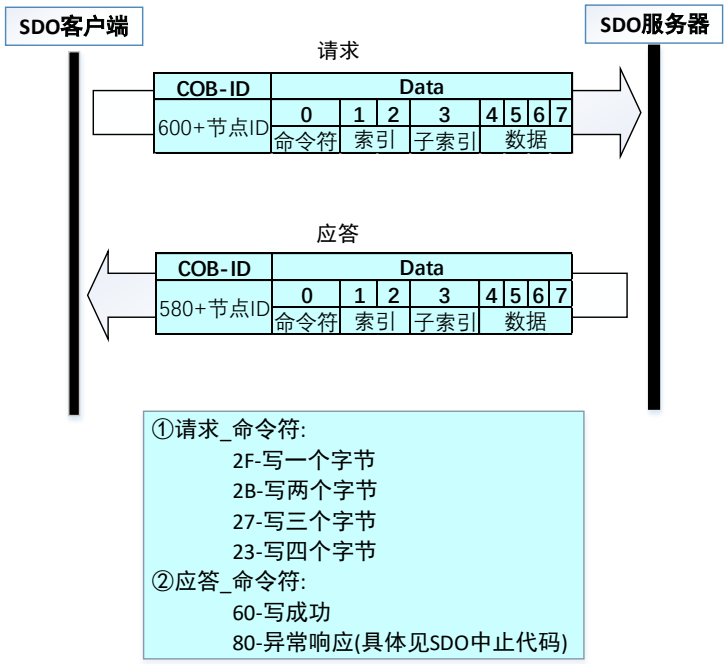


图 3-3

SDO 读数据报文格式如下图：

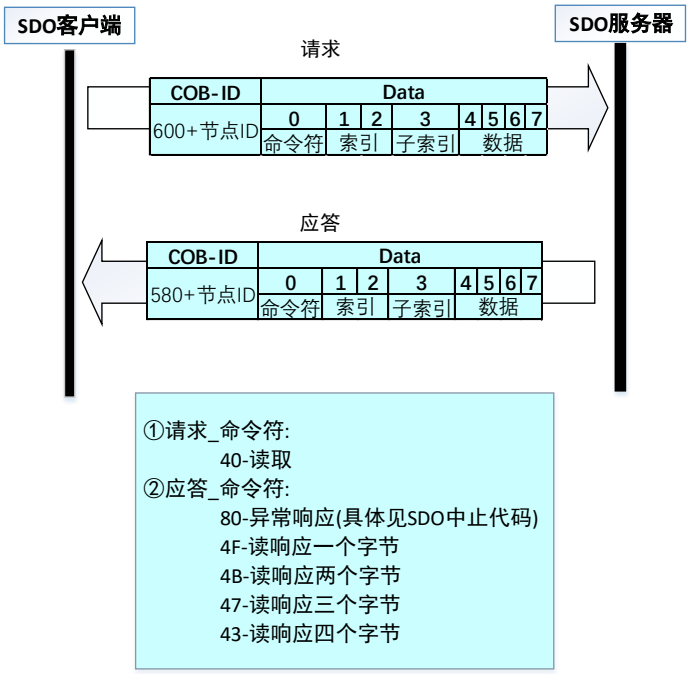


图 3-4

3.2.2 SDO错误报文

当读取或者写入时发生错误（例如：由于写入的对象字典不存在），则控制器不是进行确认，而是发送报告错误，如下图所示尝试写对象 6041_h，由于该对象为只读类型，所以返回 0x06010002 的错误码（低位在前，高位在后排列）。

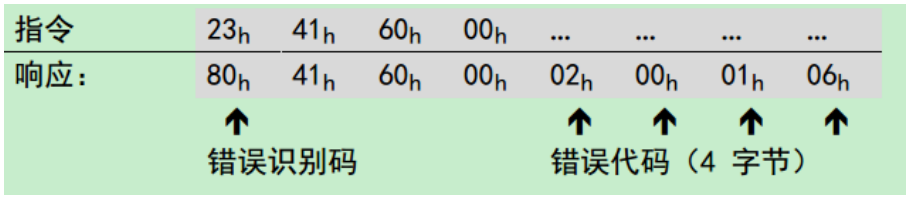


图 3-5 SDO 错误报告举例

SDO 异常响应中止代码（十六进制）：

表 3-2

中止代码	描述
05 03 00 00	触发位没有交替改变
05 04 00 00	SDO 协议超时
05 04 00 01	非法或未知的 Client/Server，命令字
05 04 00 02	无效的块大小（仅 Block transfer 模式）
05 04 00 03	无效的序号（仅 Block transfer 模式）
05 04 00 04	CRC 错误（仅 Block transfer 模式）
05 04 00 05	内存溢出
06 01 00 00	对象不支持访问
06 01 00 01	试图读只写对象
06 01 00 02	试图写只读对象
06 02 00 00	对象字典中对象不存在

中止代码	描述
06 04 00 41	对象不能够映射到 PDO
06 04 00 42	对象的数目或长度超过 PDO 长度
06 04 00 43	一般性参数不兼容
06 04 00 47	一般性设备内部不兼容
06 06 00 00	硬件错误导致对象访问失败
06 07 00 10	数据类型不匹配，服务参数长度不匹配
06 07 00 12	数据类型不匹配，服务参数长度太大
06 07 00 13	数据类型不匹配，服务数据长度太短
06 09 00 11	子索引不存在
06 09 00 30	超出参数的值范围
06 09 00 31	写入参数数值太大（写访问时）
06 09 00 32	写入参数值太小（写访问时）
06 09 00 36	最大值小于最小值
08 00 00 00	一般性错误(如字节数错误)
08 00 00 20	数据不能传送或保存到应用
08 00 00 21	由于本地控制导致数据不能传送或保存到应用
08 00 00 22	由于设备当前状态导致数据不能传送或保存到应用
08 00 00 23	对象字典动态产生错误或对象字典不存在

3.3 PDO 消息

过程数据对象 (PDO) 用来传输实时的数据，是 CANopen 中最主要的数据传输方式。通过 PDO 可以以事件控制的方式或周期性的方式进行传输数据。由于 PDO 的传输不需要应答，且 PDO 的长度可以小于 8 个字节，因此传输速度快。

3.3.1 PDO传输框架

PDO 的传输遵循的是生产者消费者模型，即 CAN 总线网络中生产者产生的 TPDO 可根据 COB-ID 由网络上一个或者多个消费者 RPDO 接收，传输模型如下图所示：

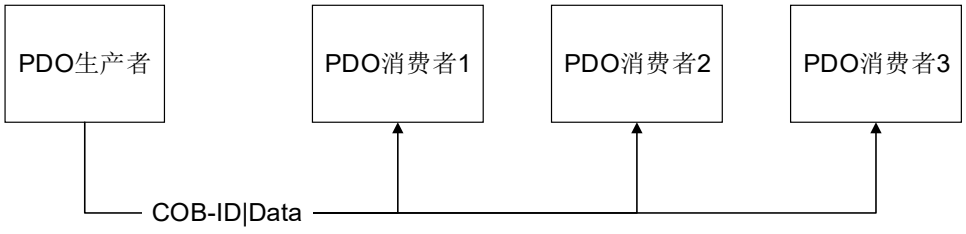


图 3-6 PDO 传输模型

3.3.2 PDO对象

按照接收与发送的不同，PDO 可分为 RPDO 和 TPDO。每个 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。控制器使用了 4 个 RPDO 和 4 个 TPDO 来实现 PDO 的传输，相关对象列表如下：

表 3-3

PDO		标识符(COB-ID)	通信对象	映射对象
RPDO	1	0x200+节点 ID	1400_h	1600_h
	2	0x300+节点 ID	1401_h	1601_h
	3	0x400+节点 ID	1402_h	1602_h
	4	0x500+节点 ID	1403_h	1603_h
TPDO	1	0x180+节点 ID	1800_h	$1A00_h$
	2	0x280+节点 ID	1801_h	$1A01_h$
	3	0x380+节点 ID	1802_h	$1A02_h$
	4	0x480+节点 ID	1803_h	$1A03_h$

3.3.3 PDO通信参数

1. PDO 的标识符 COB-ID

包含控制位和标识数据，确定该 PDO 的总线优先级。COB-ID 位于通信参数 (RPDO：1400_h~1403_h，TPDO: 1800_h~1803_h) 的子索引 01 上，最高位决定该 PDO 是否有效。

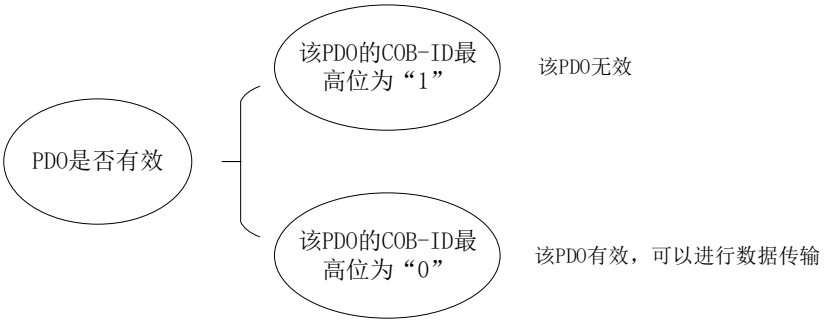


图 3-7

例如：对于节点地址为 1 的电机，TPDO1 的 COB-ID 为 80000181_h，表示该 PDO 被禁用，处于无效状态，当其 COB-ID 为 181_h 时，表明该 PDO 被激活。

2. PDO 的传输类型

PDO 的传输类型位于通信参数 (RPDO：1400_h~1403_h，TPDO: 1800_h~1803_h) 的子索引 02 上，决定该 PDO 遵循何种传输方式。

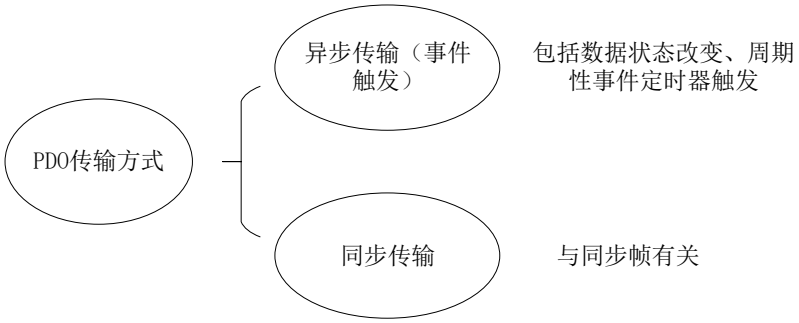


图 3-8 PDO 传输方式

传输触发类型如下图：

表 3-4

传输类型数值	同步		异步(事件触发)
	循环	非循环	
0		√	
1-240	√		
241-253	保留		
254、255			√

- 当 TPDO 的传输类型为 0 时，如果映射数据发生改变，且接收到一个同步帧，则发送该 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 的传输类型是 254 或 255 时，映射数据发生改变或者事件计时器到达则发送该 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 或者 255 时，将接收到的数据直接更新到应用。

3. 禁止时间

针对 TPDO 设置了禁止时间，存放在通信参数(1800_h~1803_h) 的子索引 03 上，避免由于某个高优先级的 PDO 数据量太大，持续占据总线，而使其他优先级较低的数据无力竞争总线的问题。该参数有 16 位无符号整数定义，单位是 100us，设置数值后，同一个 TPDO 传输间隔不得小于该参数对应的时间。

举例：设置 TPDO1 的禁止时间为 100，则 TPDO1 的传输间隔不会小于 10ms。

4. 事件计时器

针对异步传输(传输类型为 254 或 255)TPDO，定义事件计时器，位于通信参数 (1800_h~1803_h) 的子索引 05 上。事件计时器也可以看做是一种触发事件，它会触发相应的 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。事件定时器参数由 16 位无符号整数定义，单位 1ms。

3.3.4 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：

表 3-5

位数	31-16（2 个字节）	15-8（1 个字节）	7-0（1 个字节）
含义	索引	子索引	对象长度

其中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，用十六进制表示，即：

表 3-6

对象长度	位长
0x08	8 位
0x10	16 位
0x20	32 位

举例：RPDO1 映射了两个参数，6040_h 和 6060_h；则映射总长度为 3 个字节 (2+1)，即 RPDO1 在传

输过程中数据段有 3 个字节，其映射关系如下图所示：

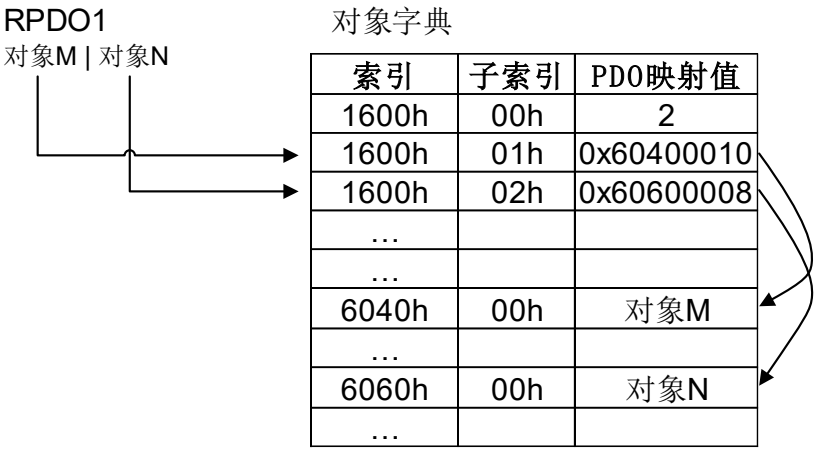


图 3-9 RPDO1 映射关系

TPDO 的映射方式与 RPDO 是一致，方向相反。RPDO 按照映射关系解码输入，TPDO 是按照映射关系加码输出。

举例：TPDO1 映射了两个参数，6041_h 和 6061_h；则映射总长度为 3 个字节 (2+1)，即 TPDO1 在传输过程中数据段有 3 个字节，其映射关系如下图所示：

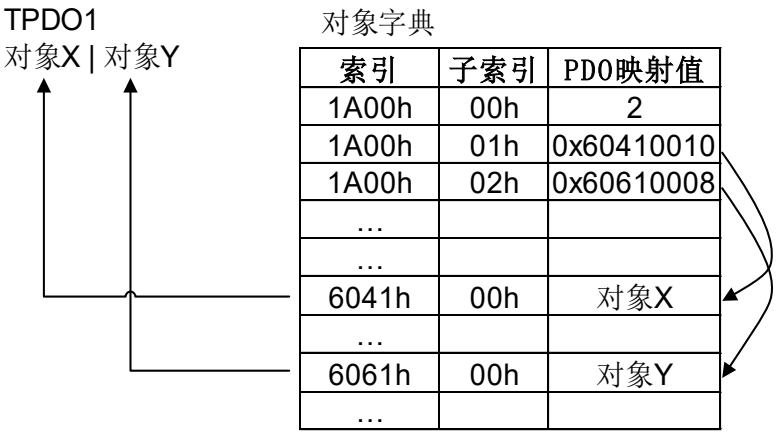


图 3-10

如果设备支持 PDO 映射参数的动态修改，那么使用 SDO 报文可以配置 PDO 映射参数。本设备支持 PDO 映射参数的动态修改，修改 PDO 映射必须遵守如下流程：

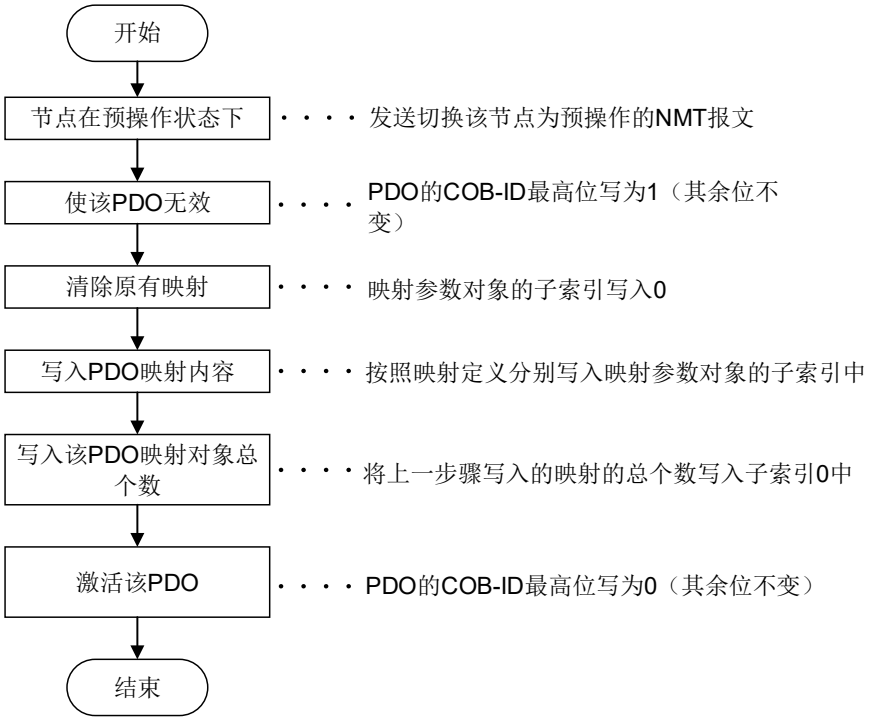


图 3-11

3.4 EMCY 消息

当节点出现错误时，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。本设备只作为紧急报文生产者，不处理其它节点紧急报文。

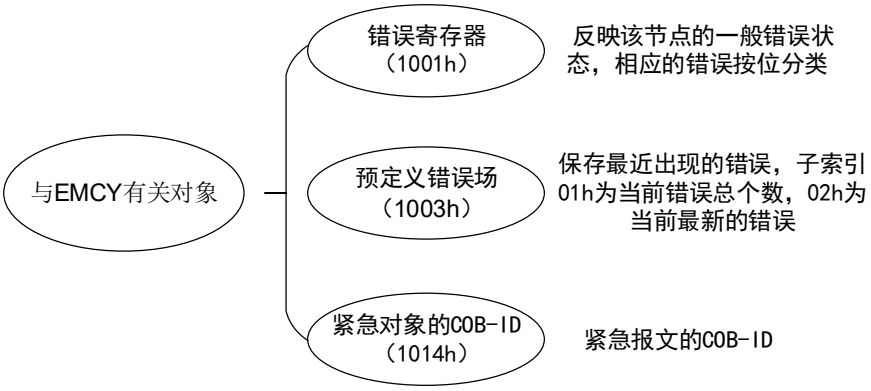


图 3-12

当节点出现故障时，需要更新错误寄存器和预定义错误场。紧急报文内容按以下规范：

表 3-7

COB-ID	报文（字节）							
	0	1	2	3	4	5	6	7
0x80+节点 ID	错误码		错误寄存器	保留	辅助字节			

辅助字节显示用户指定错误码，错误码及辅助字节定义具体请参见“9 故障管理”

3.5 网络管理（NMT 服务）

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。

3.5.1 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，具体如下图:

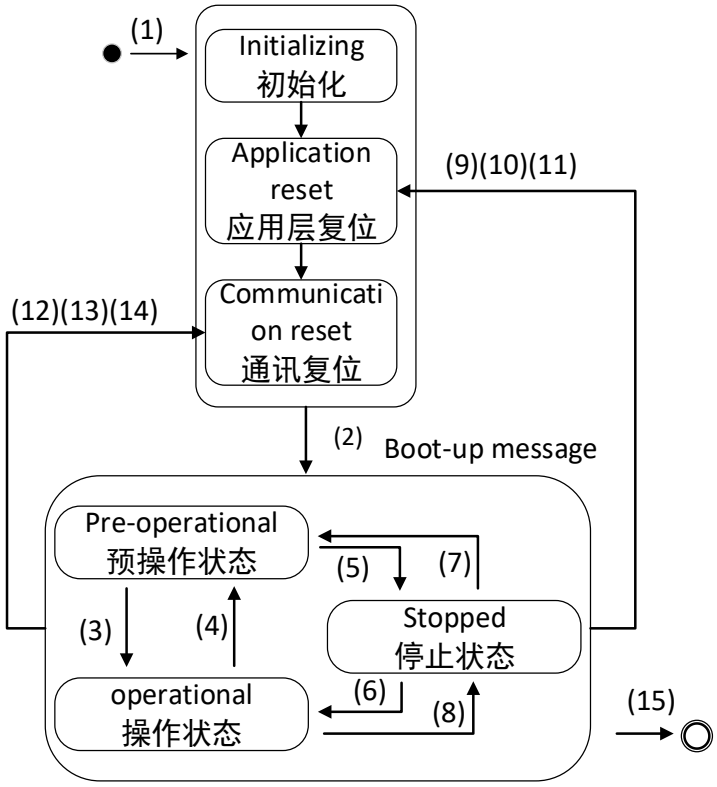


图 3-13

(1) 上电； (2) 自动切换到预操作状态； (3) 切换到操作状态； (4) 切换到预操作状态；
(5)、(8) 切换到停止状态； (9)、(10)、(11) 切换到应用层复位状态；
(12)、(13)、(14) 切换到通信复位状态； (15) 掉电或者硬件复位。

上图中转换由 NMT 报文实现，且只有 NMT 主机能够发送 NMT 控制报文，消息报文格式如下表所示：

表 3-8

COB-ID	Data/字节	
	0	1
0x000	命令字	节点 ID

NMT 报文的 COB-ID 固定是“0x000”。数据区由两个字节组成：第一个字节是命令字，表明该帧的控制作用如下表，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。

表 3-9

命令字	说明
0x01	进入操作状态指令
0x02	停止节点指令
0x80	进入预操作状态指令
0x81	复位节点指令
0x82	复位通信指令

设备上电后会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。而后设备发送 Boot-up，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 NMT 报文进入操作状态。操作状态是 CANopen 正常工作时的状态，各个模块都应正常工作。

各种 NMT 状态下支持的 CANopen 服务如下表所示：

表 3-10

服务类型	预操作（Pre-op）	操作（op）	停止（Stopped）
过程数据对象 (PDO)	否	是	否
服务数据对象 (SDO)	是	是	否
同步报文	是	是	否
紧急报文 (EMCY)	是	是	否
网络管理系统 (NMT)	是	是	是
错误控制	是	是	是

3.5.2 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。本设备只支持心跳。

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 1017_h 设置的周期来发送心跳报文，单位为 ms。心跳报文格式如下：

表 3-11

COB-ID	Data(1 个字节)
0x700+节点 ID	节点状态

节点状态：0x04：Stopped 停止状态
0x05：Operational 操作状态
0x7F：Pre-operational 预操作状态

3.5.3 启动协议

启动电源或者复位之后，电机会通过一条启动消息报告初始化阶段完成，然后自动进入预操作状态。启动消息的组成几乎和心跳消息一样，只是不发送 NMT 状态，而是发送 0。启动消息的报文组成：

表 3-12

COB-ID	Data(1 个字节)
0x700+节点 ID	0

3.6 系统设置

为了能够使一体化电机准确的接入 CANopen 现场总线网络，需要对一体化电机驱动器的相关对象进行设置。

3.6.1 波特率设置

通过设置对象 $200C_h:03_h$ 来改变 CAN 通信波特率，发送包含了准备设置的 CAN 通信波特率值。设置值及与波特率的对应表：

表 3-13

数值	波特率
0x00	10 kBit/sec
0x01	20 kBit/sec
0x02	50 kBit/sec
0x03	100 kBit/sec
0x04	125 kBit/sec
0x05	250 kBit/sec
0x06	500 kBit/sec
0x07	800 kBit/sec
0x08	1 MBit/sec

3.6.2 节点ID

通过对象 $200C_h:02_h$ 的设置来改变节点 ID，节点 ID 的设置范围为 1~127

3.6.3 通信线的连接

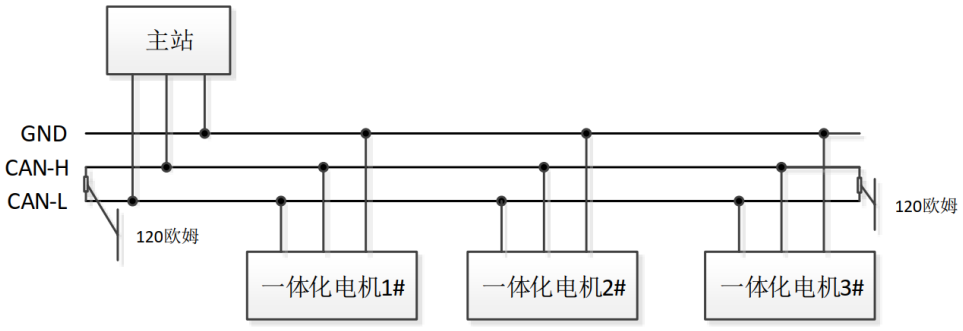


图 3-14

4 设备控制

4.1 CiA402 状态机

通过运行一个状态机，来控制切换一体化中压伺服电机的运行状态，这是在标准 CiA402 中定义的。通过控制字 6040_h 来控制电机驱动器，而设备的实际状态可以从状态字对象 6041_h 里回读。

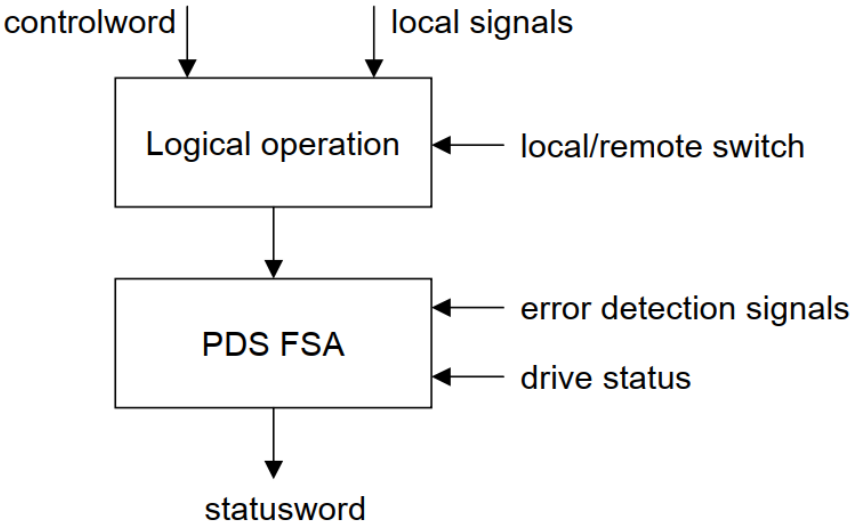


图 4-1

4.1.1 状态转换图

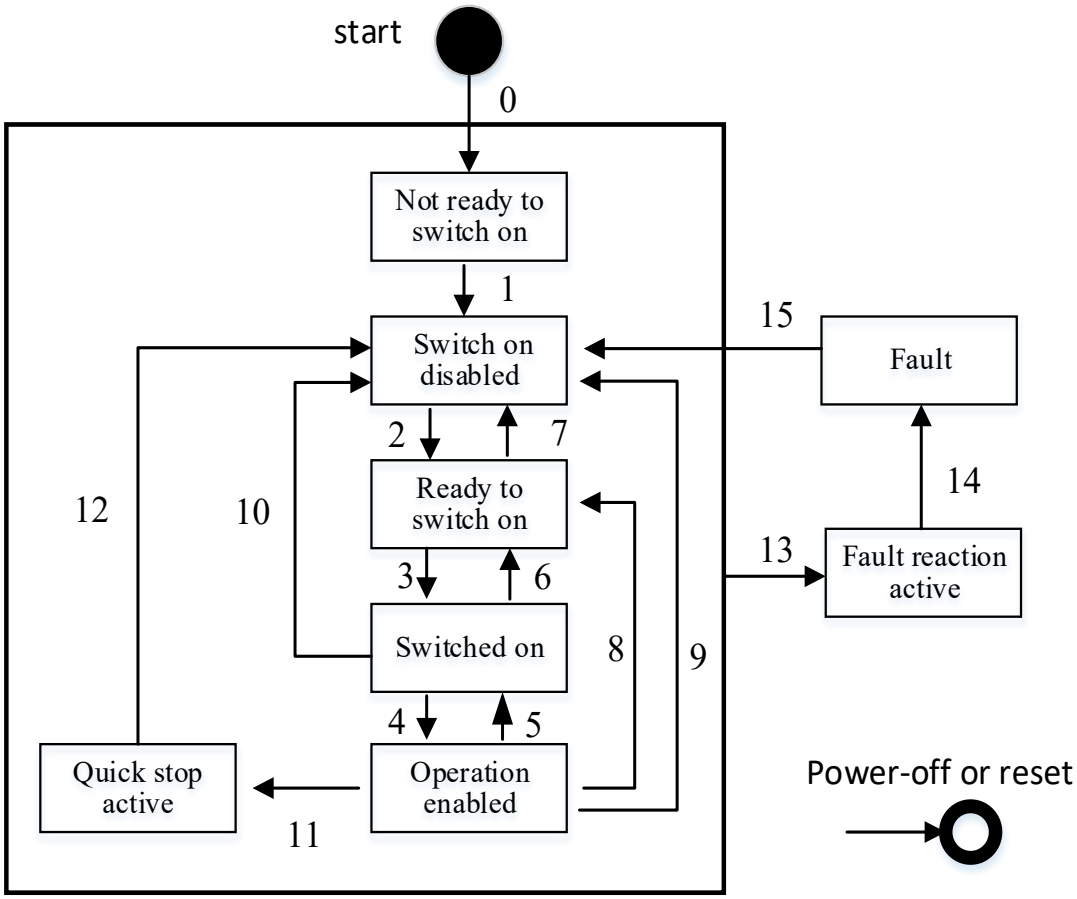


图 4-2

各状态对应电机情况如下表所示：

表 4-1

Function	FSA states							
	Not ready to switch on	**Switch on disabled**	**Ready to switch on**	**Switched on**	**Operation enabled**	**Quick stop active**	**Fault reaction active**	**Fault**
Brake applied, if present	Yes	Yes	Yes	Yes	Yes/No	Yes/No	Yes/No	Yes
Low-level power applied	Yes	Yes	Yes	Yes	Yes	Yes	Yes	Yes
High-level power applied	Yes/No	Yes/No	Yes/No	Yes	Yes	Yes	Yes	Yes/No
Drive function enabled	No	No	No	No	Yes	Yes	Yes	No
Configuration allowed	Yes	Yes	Yes	Yes	Yes/No	Yes/No	Yes/No	Yes

控制字与状态机状态切换如下表：

表 4-2

Command	Bits of the controlword					Transitions
	Bit7	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0	
Shutdown	0	×	1	1	0	2,6,8
Switch on	0	0	1	1	1	3
Switch on + enable operation	0	1	1	1	1	3+4（NOTE）
Disable voltage	0	×	×	0	×	7，9，10，12
Quick stop	0	×	0	1	×	7，10，11
Disable operation	0	0	1	1	1	5
Enable operation	0	1	1	1	1	4，16
Fault reset	↑	×	×	×	×	15

NOTE: Automatic transition to Enable operation state after executing SWITCHED ON state functionality

各状态下状态字如下表：

表 4-3

Statusword	PDS FSA state
xxxx xxxx x0xx 0000b	Not ready to switch on
xxxx xxxx x1xx 0000b	Switch on disabled
xxxx xxxx x01x 0001b	Ready to switch on
xxxx xxxx x01x 0011b	Switched on
xxxx xxxx x01x 0111b	Operation enabled
xxxx xxxx x00x 0111b	Quick stop active
xxxx xxxx x0xx 1111b	Fault reaction active
xxxx xxxx x0xx 1000b	Fault

注：x 表示该 bit 位不关心，bit8 到 bit15 在不同模式下有不同含义，具体的各位状态请查看各运行模式。

4.1.2 控制字

控制字的位，定义如下：

15 … 11	10	9	8	7	6 … 4	3	2	1	0
ms	r	oms	h	fr	oms	eo	qs	ev	so
MSB									LSB

LEGEND: ms = manufacturer-specific; r = reserved; oms = operation mode specific; h = halt; fr = fault reset; eo = enable operation; qs = quick stop; ev = enable voltage; so = switch on

- **注意**

控制字的每一个 bit 位单独赋值无意义，必须与其他控制位组合构成某一控制指令。bit0~bit3 和 bit7 在各运动模式下意义相同，必须按顺序发送命令，才可将电机驱动器按照 CiA402 状态机切换流程引导入预计的状态，每一命令对应一确定的状态。bit4~bit6 与各运动模式相关(请查看不同模式下的控制指令)

4.1.3 状态字

状态字的位，定义如下：

15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
ms		oms		ila	tr	rm	ms	w	sod	qs	ve	f	oe	so	rtso

MSB LSB

表 4-4

位	描述
0	ready to switch on
1	switched on
2	operation enabled
3	fault
4	voltage enabled
5	quick stop
6	switch on disabled
7	warning
8	manufacturer-specific
9	remote
10	target reached
11	internal limit active
12-13	operation mode specific
14-15	manufacturer-specific

- **注意**

状态字的每一个 bit 位单独赋值无意义，必须与其他控制位组合构成反馈电机当前的状态。bit0~bit9 在各模式下意义相同，控制字 6040_h 按顺序发送命令后，电机反馈一确定的状态。bit10，bit11，bit15 在各运动模式下意义相同，反馈电机执行某运动模式后的状态。

4.1.4 停机方式

停机方式为状态机离开“运行”状态时的动作，相应的设置对象如下图所示：

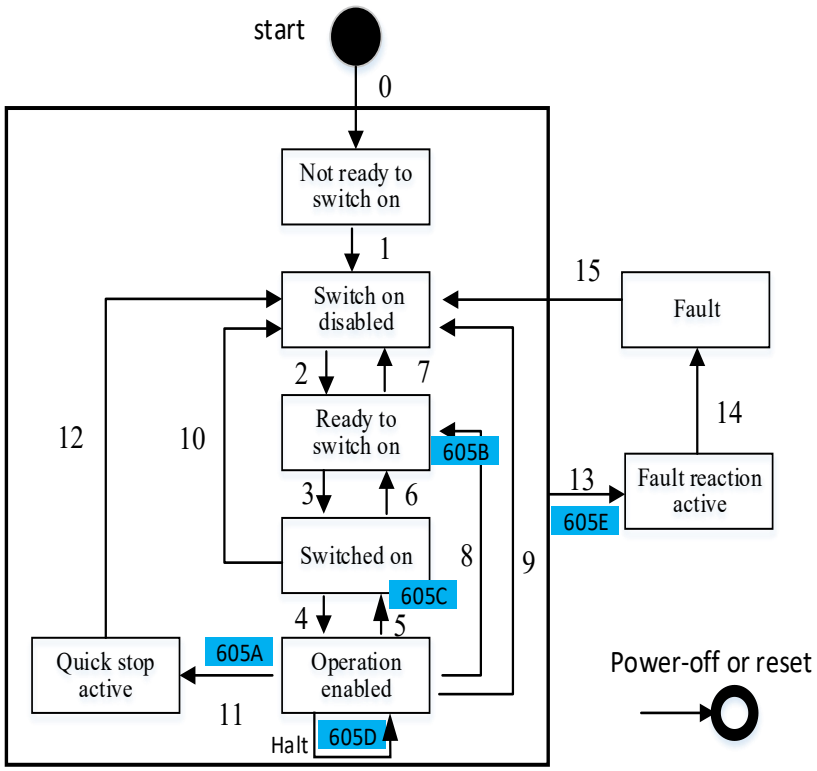


图 4-3

- **故障停机**

发生故障和警告时，伺服自动进入故障停机状态，故障停机方式与 $605E_h$ 有关。当 $605E_h$= -1 时，停机方式和故障码中的反应码有关，为可配置参数；$605E_h$ >0 时，停机方式通过对象字典 $605E_h$ 选择，$605E_h$ 设定值与停机方式关系如下表：

表 4-5

设定值	停机方式
-1	停机方式和故障码中的反应码有关，详见“9.1 报警码”
0x00	自由停机，保持自由运行状态。
0x01	以 6084_h 设定的减速度斜坡慢速停机
0x02	以 6085_h 设定的减速度斜坡快速停机

- **快速停机**

非故障状态下，控制字 6040_h = 0x02 时，执行快速停机。

快速停机方式通过对象字典 $605A_h$ 选择，$605A_h$ 的设定值含义见下表：

表 4-6

设定值	停机方式
0x00	自由停机，保持自由运行状态。
0x01	以 6084_h 设定的减速度斜坡停机，停机完成后保持自由运行状态。
0x02	以 6085_h 设定的减速度斜坡停机，停机完成后保持自由运行状态。

- **暂停停机**

  控制字 6040_h 的 bit8 为暂停功能位，bit8 发生 0→1 变化时执行暂停停机。

  暂停停机方式通过对象字典 $605D_h$ 选择，$605D_h$ 的设定值含义见下表：

表 4-7

设定值	停机方式
0x00	保留
0x01	以 6084_h 设定的减速度斜坡慢速停机，停机完成后保持抱机状态。
0x02	以 6085_h 设定的减速度斜坡快速停机，停机完成后保持抱机状态。

- **失能运行停机**

  失能运行停机方式通过对象字典 $605C_h$ 选择，$605C_h$ 的设定值与含义见下表：

表 4-8

设定值	停机方式
0x00	自由停机，保持自由运行状态。
0x01	以 6084_h 设定的减速度斜坡停机，停机完成后保持自由运行状态。

- **停机**

  停机通过对象字典 $605B_h$ 选择，$605B_h$ 的设定值含义见下表：

表 4-9

设定值	停机方式
0x00	自由停机，保持自由运行状态。
0x01	以 6084_h 设定的减速度斜坡停机，停机完成后保持自由运行状态。

5 单位转换

为了适应各行各业的应用，方便用户定义各自的命令单位，此设备的内部单位转换单元可以将任意用户单位（User Unit：简称 UU）转换成驱动器内部的运行单位（Encoder Increment:简称 Inc）

5.1 608F$_h$:位置编码器分辨率

此对象应指示配置的编码器增量和电机转动圈数。位置编码器分辨率的计算公式如下：

$$\text{位置编码器分辨率} = \frac{\text{编码器增量（}608\text{F}_\text{h}\text{:}01_\text{h}\text{）}}{\text{电机转数（}608\text{F}_\text{h}\text{:}02_\text{h}\text{）}}$$

下表为对象的描述：

表 5-1

属性	描述
索引	608F$_h$
名称	编码器分辨率
数据结构	Array
数据类型	Unsigned32

下表为子索引的描述：

表 5-2

属性	描述	
子索引	01$_h$	02$_h$
描述	编码器增量	电机转数
可访问性	rw	rw
能否映射	否	否
数据类型	Unsigned32	Unsigned32
默认值	10000	1

5.2 6091_h:传动比

该对象应指示电机轴转数和驱动轴转数。传动比的计算公式如下：

$$传动比 = \frac{电机轴转数（6091_h{:}01_h）}{驱动轴转数（6091_h{:}02_h）}$$

下表为对象的描述：

表 5-3

属性	描述
索引	6091_h
名称	传动比
数据结构	Array
数据类型	Unsigned32

下表为子索引的描述：

表 5-4

属性	描述	
子索引	01_h	02_h
描述	电机轴转数	驱动轴转数
可访问性	rw	rw
能否映射	否	否
数据范围	Unsigned32	Unsigned32
默认值	1	1

传动比用于用户指定的驱动轴位移和电机轴位移的比例关系。

- 电机轴位置反馈(编码器单位)与驱动轴位置反馈(用户单位)的关系：

$$电机轴位置反馈 = 驱动轴位置反馈 \times 传动比$$

- 电机轴转速(rpm)与驱动轴转速(用户单位/s) 的关系：

$$电机轴转速(\mathrm{rpm}) = \frac{驱动轴转速 \times 传动比\ 6091_h}{编码器分辨率} \times 60$$

- 电机轴加速度(rpm/ms)与驱动轴加速度(用户单位/s^2) 的关系：

$$电机轴加速度 = \frac{驱动轴加速度 \times 传动比\ 6091_h}{编码器分辨率} \times \frac{1000}{60}$$

5.3 607Eh:极性

该对象字典用来设定位置指令和速度指令是乘 1 或-1。位置极性位 bit7 只用于轮廓位置模式（PP）和循环同步位置模式（CSP），对原点回归模式无影响。速度极性位 bit6 只用于轮廓速度模式（PV）和循环同步速度模式（CSV）。具体定义如下表所示：

表 5-5

位-值含义		
7	6	5~0
Position polarity	Velocity polarity	reserved (0)

上表中的位值表示为：0 表示乘以 1，1 表示乘以-1。例如位置极性 Position Polarity = 0，表示 Position demand value 的值将被乘上 1。下表为对象的描述：

表 5-6

属性	描述
索引	607Eh
名称	极性
数据结构	Variable
可访问性	rw
数据类型	Unsigned8
默认值	0

5.4 举例

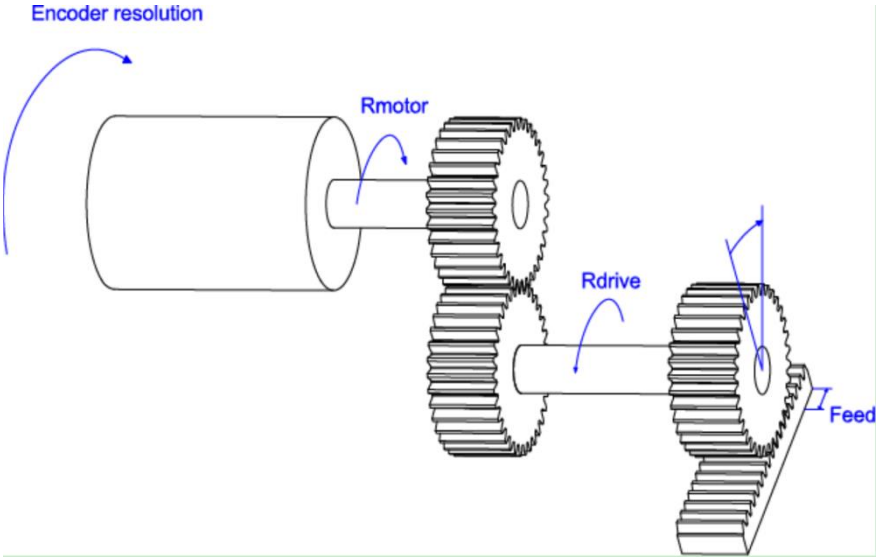


图 5-1

如上图所示，Rmotor 为电机轴，Rdrive 为用户部分的驱动轴。

假设：电机轴旋转一圈，编码器增量 Encoder resolution = 10000；当 Rmotor 旋转 3 圈时，Rdrive 旋转 1 圈。设定的参数可根据以下公式计算：

位置编码器分辨率 $608F_h$：

$$位置编码器分辨率 = \frac{编码器增量（608F_h{:}01_h）}{电机转数（608F_h{:}02_h）} = \frac{10000}{1} = 10000$$

传动比（gear ratio）6091_h：

$$传动比 = \frac{电机轴转数（6091_h{:}01_h）}{驱动轴转数（6091_h{:}02_h）} = \frac{3}{1} = 3$$

例如：在上述条件下下，目标位置 10000 个脉冲（用户单位），则换算成内部编码器单位为：

10000 * 3（传动比）= 30000 个脉冲。

6 运行模式

6.1 控制模式概述

一体化伺服电机的控制模式分为 CiA402 模式和 NiMotion 模式，2002_h:01_h（控制模式选择）用于确定电机处于 CiA402 模式还是 NiMotion 模式，对象描述如下：

表 6-1

属性	描述
索引	2002_h
名称	基础控制参数
数据结构	Record
数据类型	-

子索引 01h 来确定模式：

表 6-2

子索引	01_h
描述	控制模式选择
可访问性	rw
能否映射	否
数据范围	Unsigned8
默认值	0
值含义	0x00: CiA402 模式 0x01: NiMotion 位置模式 0x02: NiMotion 速度模式 0x03: NiMotion 转矩模式 0x04: NiMotion 开环模式

选择 CiA402 模式后，需要设置 6060_h 来选择具体运动模式（控制模式选择，运行状态设置无效），对象描述如下：

表 6-3

子索引	6060_h
描述	模式选择
可访问性	rw
能否映射	可映射
数据范围	Unsigned8
默认值	0x01
子索引	-
值含义	0x00: 无定义 0x01: 轮廓位置模式(PP) 0x02: 速度模式(VM)

	0x03: 轮廓速度模式(PV) 0x04: 轮廓转矩模式(PT) 0x05: 无定义 0x06: 原点回归模式(HM) 0x07: 插补模式(IP) 0x08: 循环同步位置模式(CSP) 0x09: 循环同步速度模式(CSV) 0x0A: 循环同步转矩模式(CST)

在伺服状态使能状态下，且电机轴转速为 0 时，伺服驱动器的工作模式支持 PP 与 HM 之间、CSP 与 HM 之间切换。

6.2 位置控制功能

6.2.1 结构图

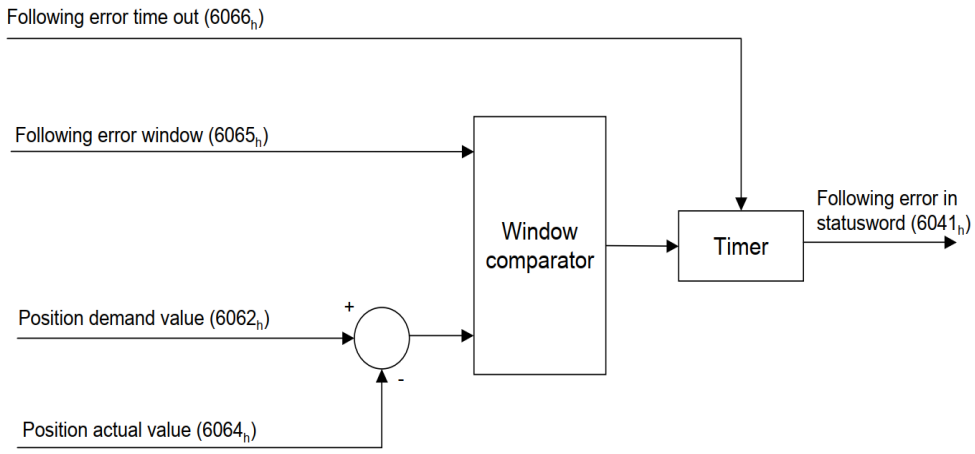


图 6-1 位置跟随误差

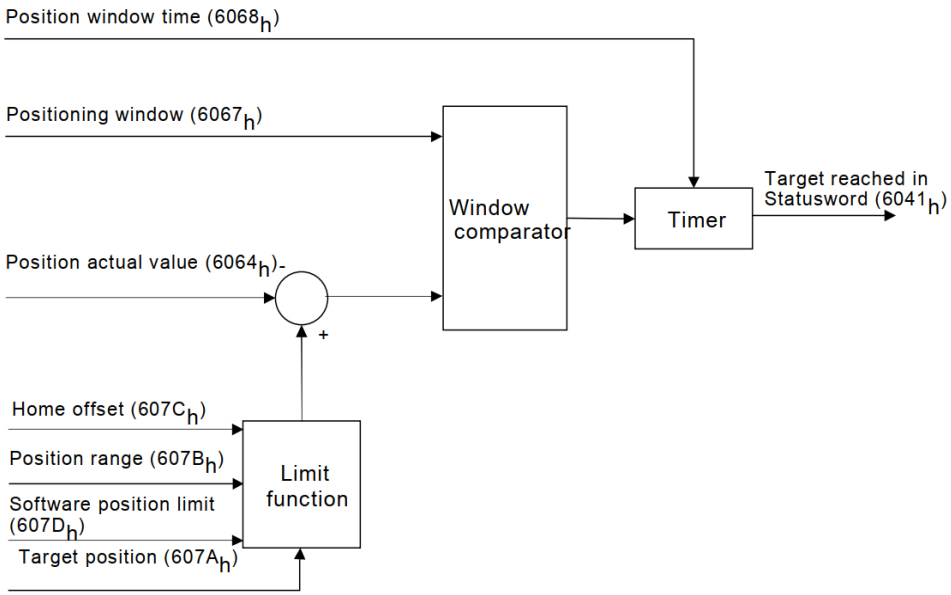


图 6-2 位置到达

6.2.2 相关对象

跟随误差

表 6-4

对象索引	描述
6041_h	状态字
6062_h	驱动器内部当前目标位置指令值（用户单位）
6064_h	电机当前的用户绝对位置反馈（用户单位）
6065_h	跟随偏差阈值窗口（用户单位）
6066_h	跟随偏差超时时间阈值（单位：ms）

位置到达

表 6-5

对象索引	描述
6041_h	状态字
6064_h	电机当前的用户绝对位置反馈（用户单位）
6067_h	位置到达窗口（用户单位）
6068_h	位置到达窗口时间（单位：ms）
$607A_h$	预设的目标位置（用户单位）
$607C_h$	原点偏移值（用户单位） 具体描述：设置原点回归下电机原点偏离机械零点的物理位置 设置位置类控制模式(轮廓位置模式、插补模式、原点回零)下机械零点偏离电机原点的物理位置 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。
$607D_h$	目标位置的限值（用户单位）

6.2.3 功能描述

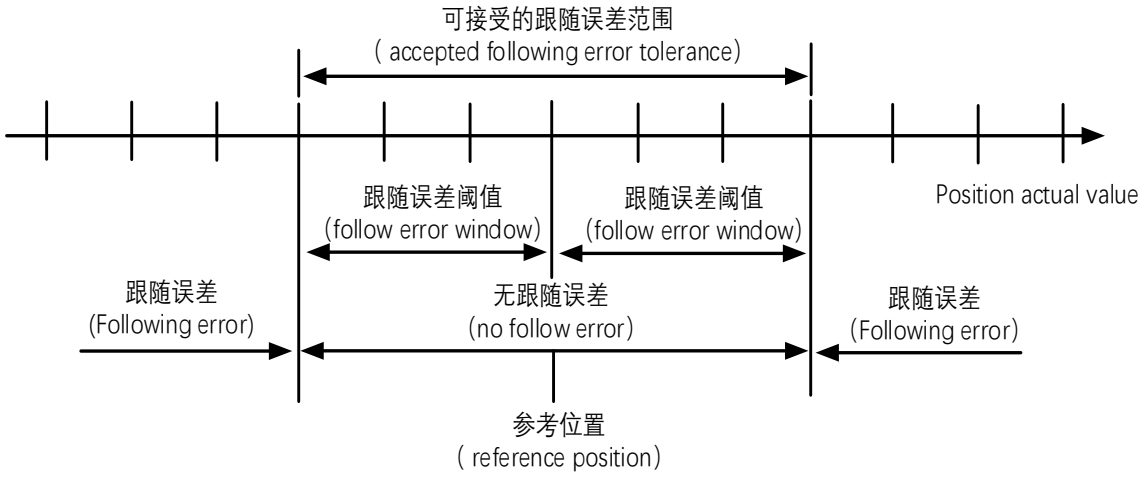


图 6-3 位置跟随误差

跟随误差指的是参考位置 6062h 和实际位置 6064h 的偏差。在 6066h 设定的时间内，如果跟随误差值一直大于跟随误差窗口 6065h 的值（如图 6.2 所示，跟随误差超出可接受的跟随误差范围），那么状态字 6041h 的 bit13 将被置 1，时序图如下图所示：

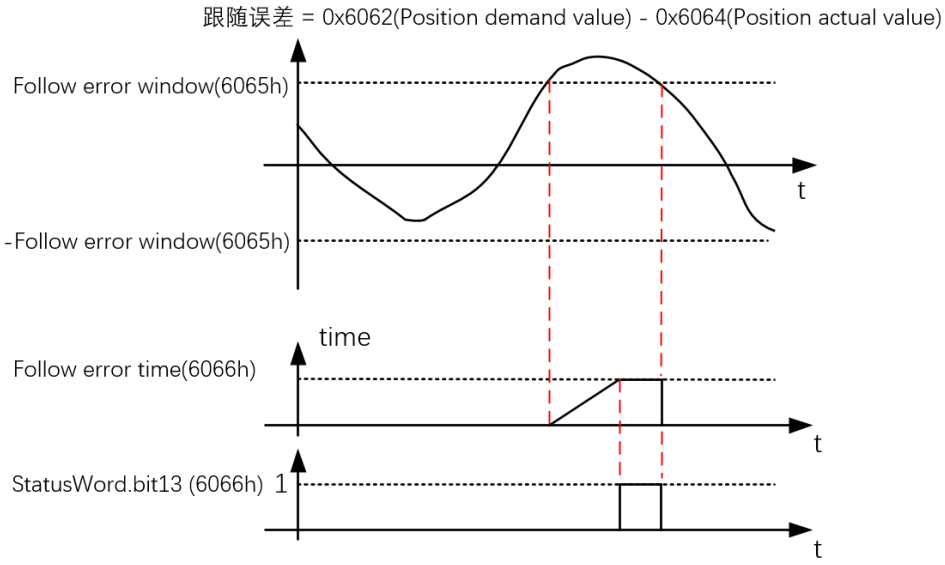


图 6-4

位置到达

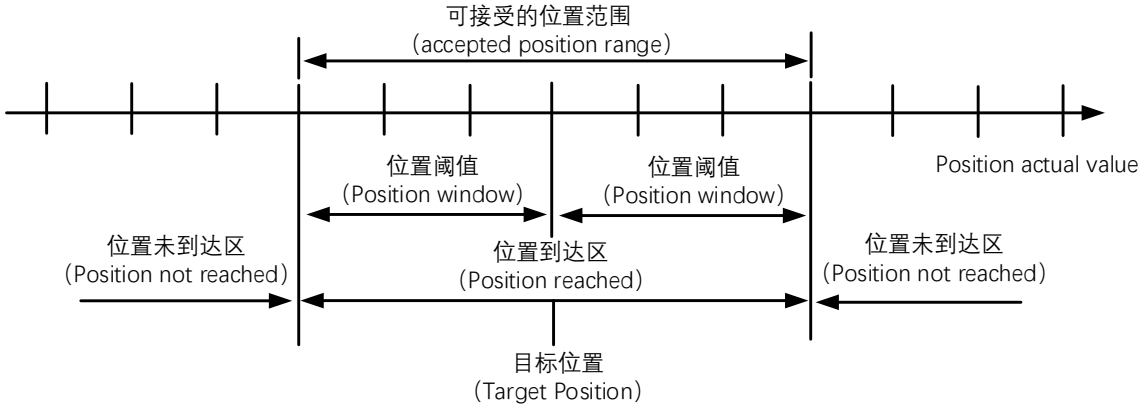


图 6-5 误差可接受范围示意图

位置差值为目标位置 607Ah 和实际位置 6064h 的差值。如果该差值稳定在可接受的位置范围（如上图所示）并达到设定时间 6068h，那么状态字的 bit10 将被置 1，即表示目标位置到达。

时序图如下图所示：

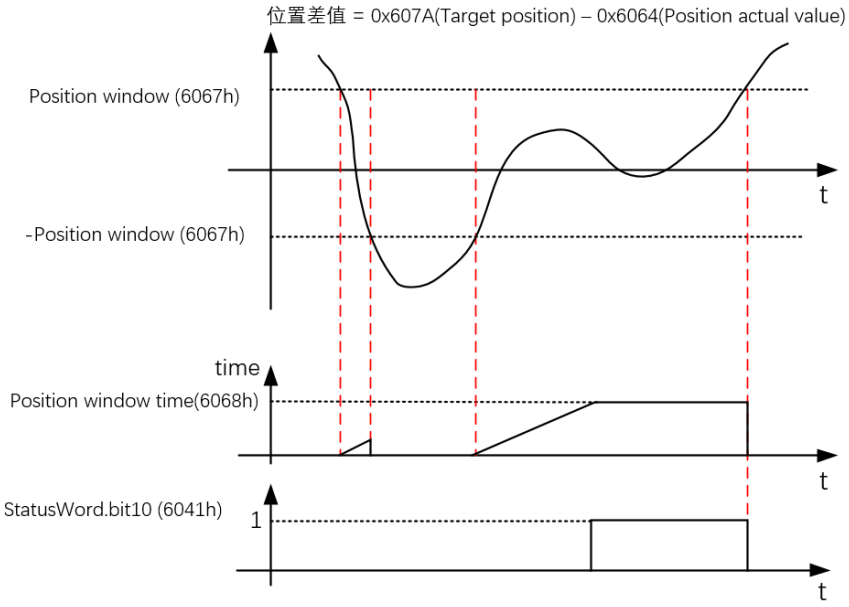


图 6-6

6.3 轮廓位置模式（PP）

此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、加减速及减速度，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控制，速度控制，转矩控制。总体结构如下图：

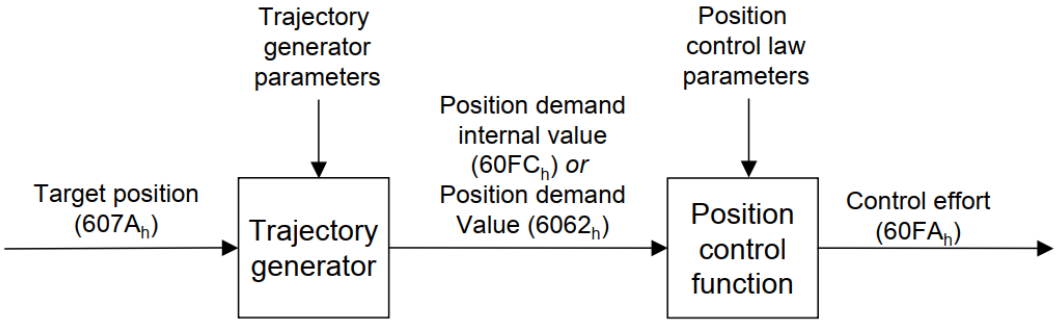


图 6-7

6.3.1 结构图

下图定义了轨迹发生器的详细结构：

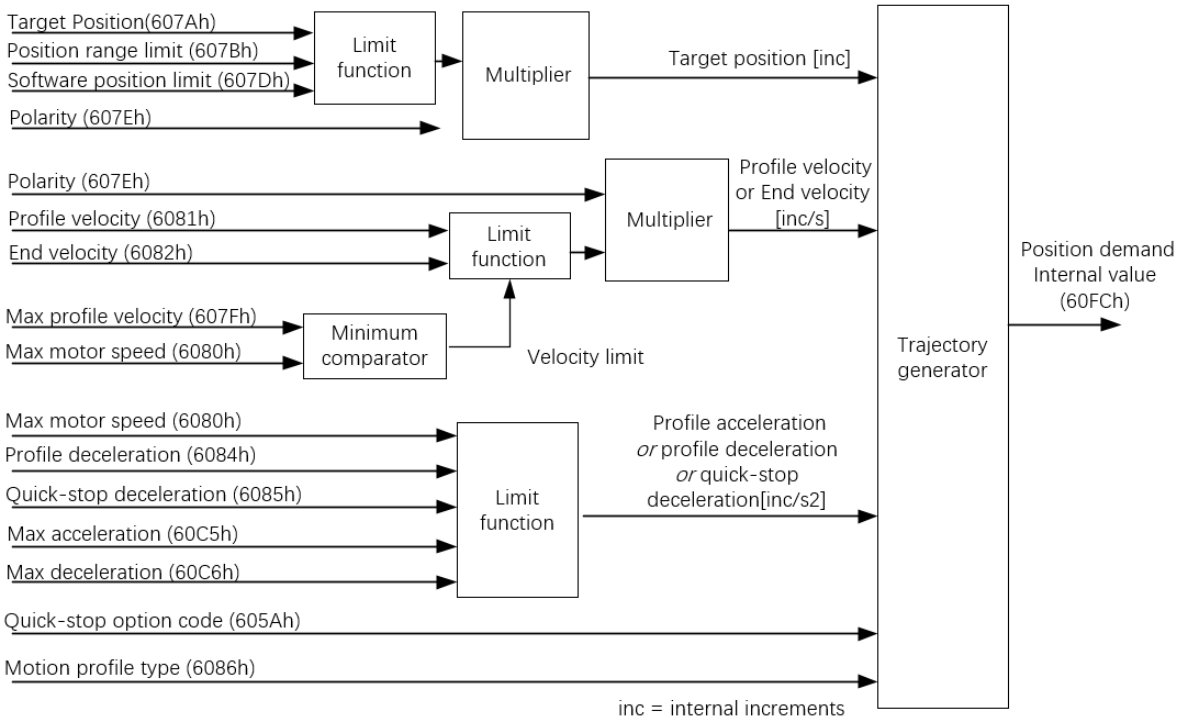


图 6-8

6.3.2 相关对象

在该模式下需要注意下述对象：

表 6-6

对象索引	描述
605D$_h$	暂停方式选择
605A$_h$	快速停机方式选择
6062$_h$	驱动器内部当前目标位置指令值（用户单位）
6063$_h$	电机当前的绝对位置反馈（编码器单位）
6064$_h$	电机的当前位置（用户单位）
607A$_h$	预设的目标位置（用户单位）
607D$_h$	目标位置的限制（用户单位）
607E$_h$	旋转方向(极性)，详见“5.1.4　607Eh:极性”
607F$_h$	运行过程中的最大轮廓速度（用户单位/s），起限制速度的作用。
6080$_h$	电机最大速度（rpm）
6081$_h$	该段位移指令运行过程中的匀速阶段轮廓速度（用户单位/s），即定位期间到达加速度斜坡末端的速度。大小受 607Fh 限制。
6082$_h$	轮廓终点速度，到达目标位置时的速度（用户单位/s），斜坡末端的速度，通常将该对象设置为零，这样在到达目标位置时速度正好减为 0。大小受 607F$_h$ 限制。
6083$_h$	运行过程中的轮廓加速度（用户单位/s^2），大小受 60C5$_h$ 限制。
6084$_h$	运行过程中的轮廓减速度（用户单位/s^2），大小受 60C6$_h$ 限制。
6085$_h$	执行"快速停机"时的停机减速度（用户单位/s^2）
6086$_h$	选择规划器曲线即斜坡的类型, 若值为"0"，则不会对冲击(加加速度)进行限制，即梯型曲线； 若值为"3"，则将用 60A4$_h$:01$_h$-02$_h$ 中的值来限制冲击(加加速度)，即 S 型曲线，本设备只使用了 01$_h$ 和 02$_h$ 索引。
60C5$_h$	最大加速度限值（用户单位/s^2）
60C6$_h$	最大减速度限值（用户单位/s^2）
60F2$_h$	定位选项
60FC$_h$	轨迹发生器的输出，即内部规划的实时位置指令（编码器单位）

下图为速度、加速度、冲击参数对运行过程的作用示意：

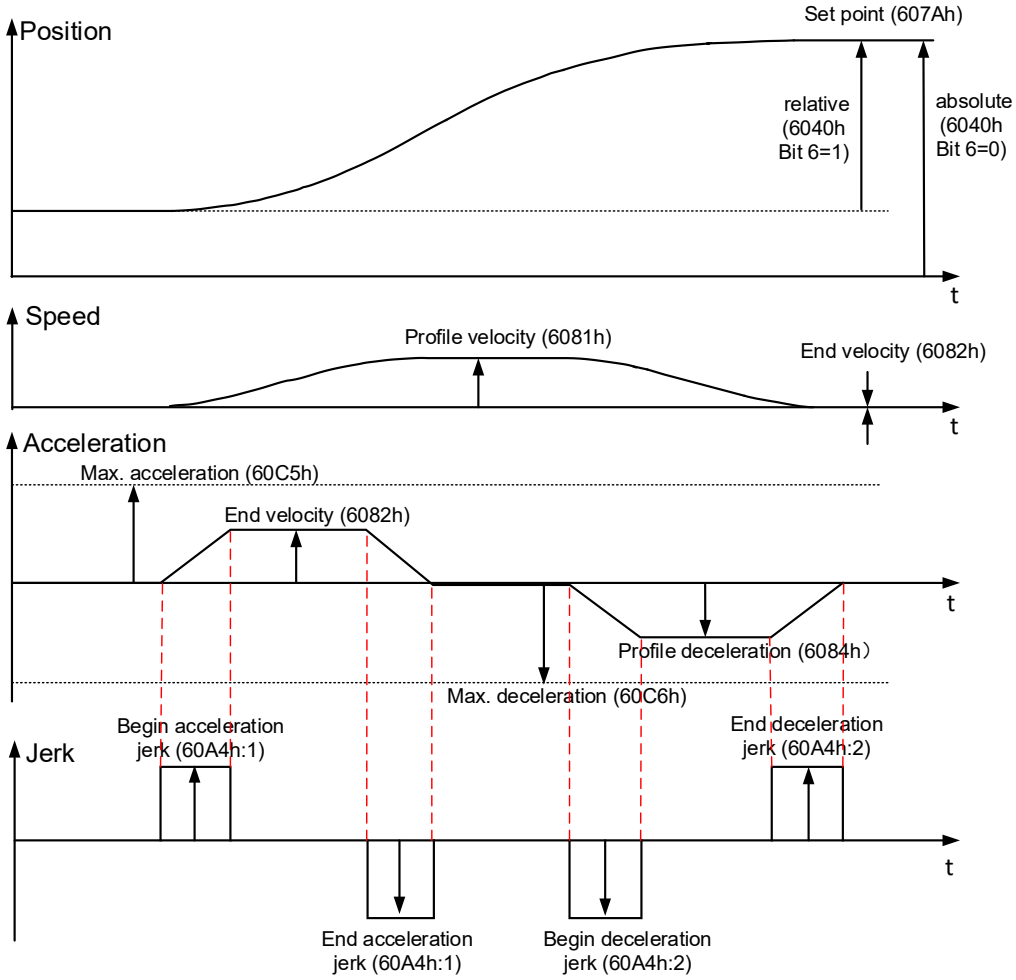


图 6-9

6.3.3 控制指令与状态信息

启用

启用该模式，必须在对象 2002_h:01_h 中设定值为"0"和对象 6060_h 中设定值为"1"。

控制字

15 10	9	8	7	6	5	4	3 0
(see 4.1.2)	Change on set-point	Halt	(see4.1.2)	abs/rel	Change set immediately	New set-point	(see4.1.2)

MSB LSB

在轮廓位置模式下，对象 **6040_h** 中的下述位具有特别的功能

表 6-7

位 5	位 4	含义
0	0->1	非立刻更新，将先完成正在执行的运行任务，然后才启动下个运行任务
1	0-> 1	立刻更新，将立即执行由位 4 触发的运行任务

表 6-8

位	值	含义
6	0	目标位置为绝对位置指令
	1	目标位置为相对位置指令，目标位置是基于当前位置的相对位置，基准位置取决于 $60F2_h$ 的位 0 和 1
8	0	应执行或继续定位
	1	电机将减速并停止运动，减速度取决于对象 $605D_h$

状态字

15 14	13	12	11	10	9 0
(see 4.1.3)	Following error	Set-point acknowledge	(see 4.1.3)	reached Target	(see 4.1.3)

MSB LSB

在轮廓位置模式下，对象 **6041_h** (Statusword)中的下述位具有特别的功能:

表 6-9

位	值	含义
10	0	非暂停状态下(6040_h 的 bit8 = 0): 目标未到达 暂停状态下(6040_h 的 bit8 = 1): 电机减速
	1	非暂停状态下(6040_h 的 bit8 = 0): 目标到达 暂停状态下(6040_h 的 bit8 = 1): 电机转速为 0
12	0	之前的定位点定位完成，等待新设定点
	1	之前的定位点仍在处理，新的定位点将会覆盖旧的定位点
13	0	无跟随误差
	1	有跟随误差

6.3.4 功能描述

下面分立即更新和非立即更新解释控制指令时序：

1. 控制指令时序-立刻更新

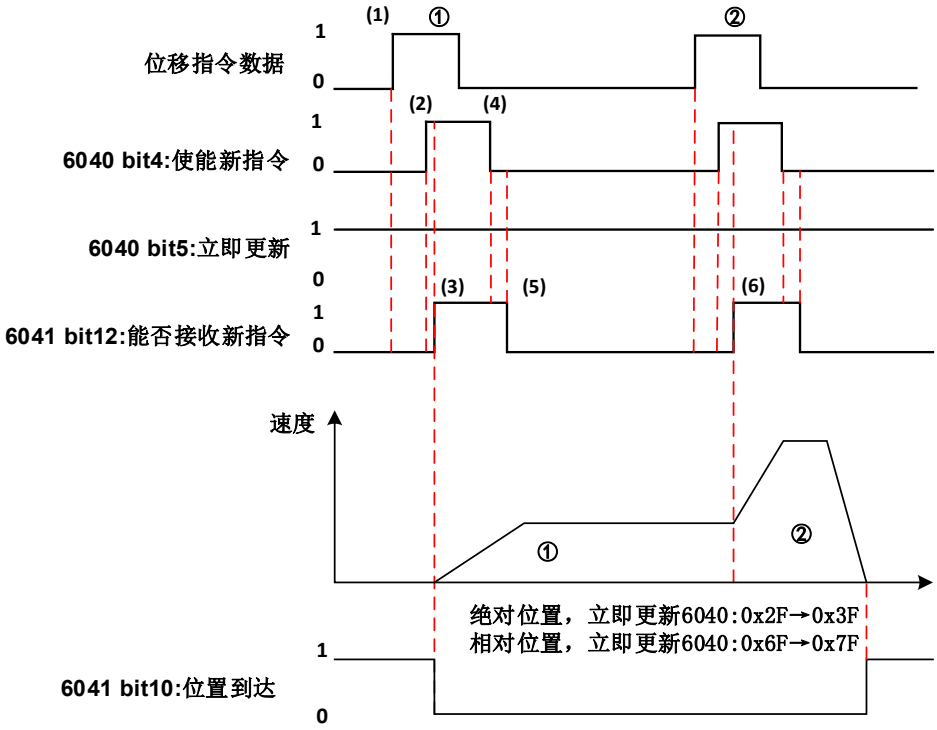


图 6-10

下表是对上图过程中标注的一些释义：

表 6-10

（1）	上位机更新位移指令(包括目标位移 $607A_h$，加速时间 6083_h，减速时间 6084_h，轮廓速度 6081_h 等)
（2）	将 6040_h 的 bit4 由 0 置 1，提示从站有新的位移指令（立即更新时 6040_h 的 bit5 设为 1）
（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。 立即更新模式下，新的位移指令一旦被接收(6041 的 bit12 由 0 变为 1)，电机立刻执行该位移指令
（4）	上位机接收到从站的状态字 6041_h 的 bit12 变为 1 后，才可以释放位移指令数据，并将控制字 6040_h 的 bit4 由 1 置 0，表明当前无新的位置指令
（5）	从站检测到控制字 6040_h 的 bit4 由 1 变为 0 时，可以将状态字 6041_h 的 bit12 由 1 置 0，表明从站已准备好可以接收新的位移指令。

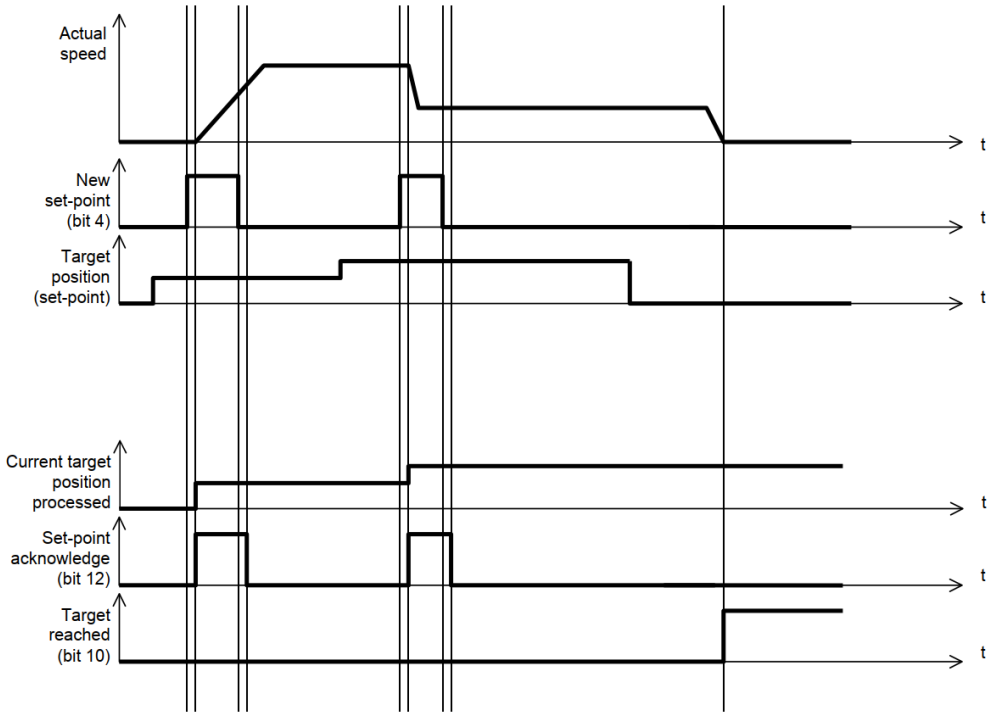


图 6-11

2. 控制指令时序-非立刻更新

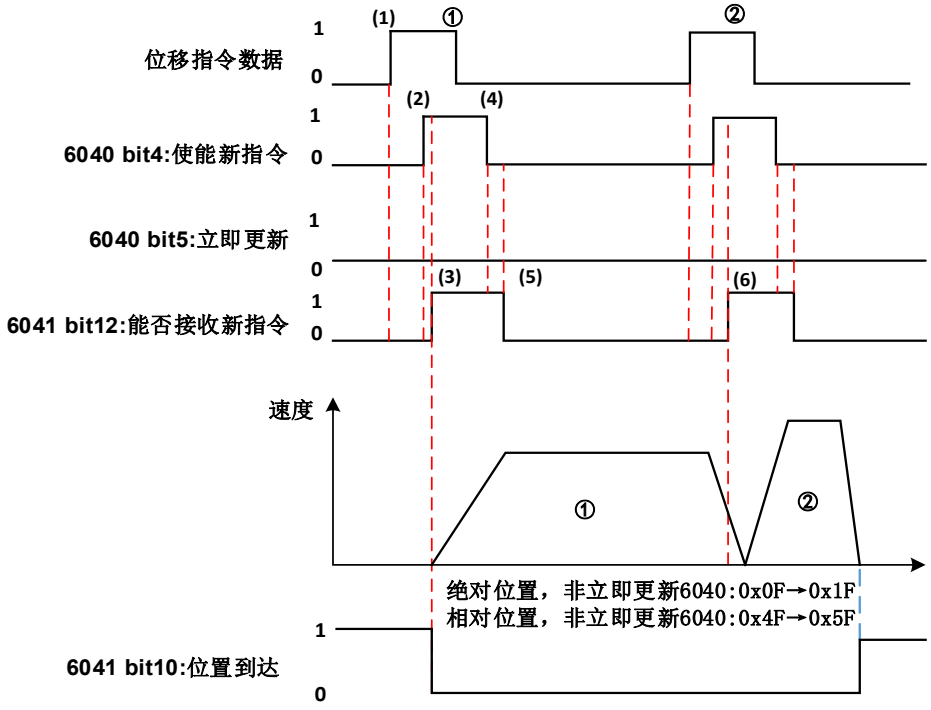


图 6-12

非立即更新情况下图中标注(1)-(5)与立即更新情况下释义类似，可以在图中位置(6)对比看出，区别在于：非立即更新情况下，虽然已经接受了新的目标位置②，但是需要先到达位置①，减速停机，再行进至位置②。

非立即更新情况下，本电机设计了 5 个缓存，即能同时有 5 个目标位置在序列中，电机将依次行进至这些位置。如果缓存满了将不能接受新的位置，等到有缓存为空时才能接收新的位置。电机停机时会清除这些缓存。

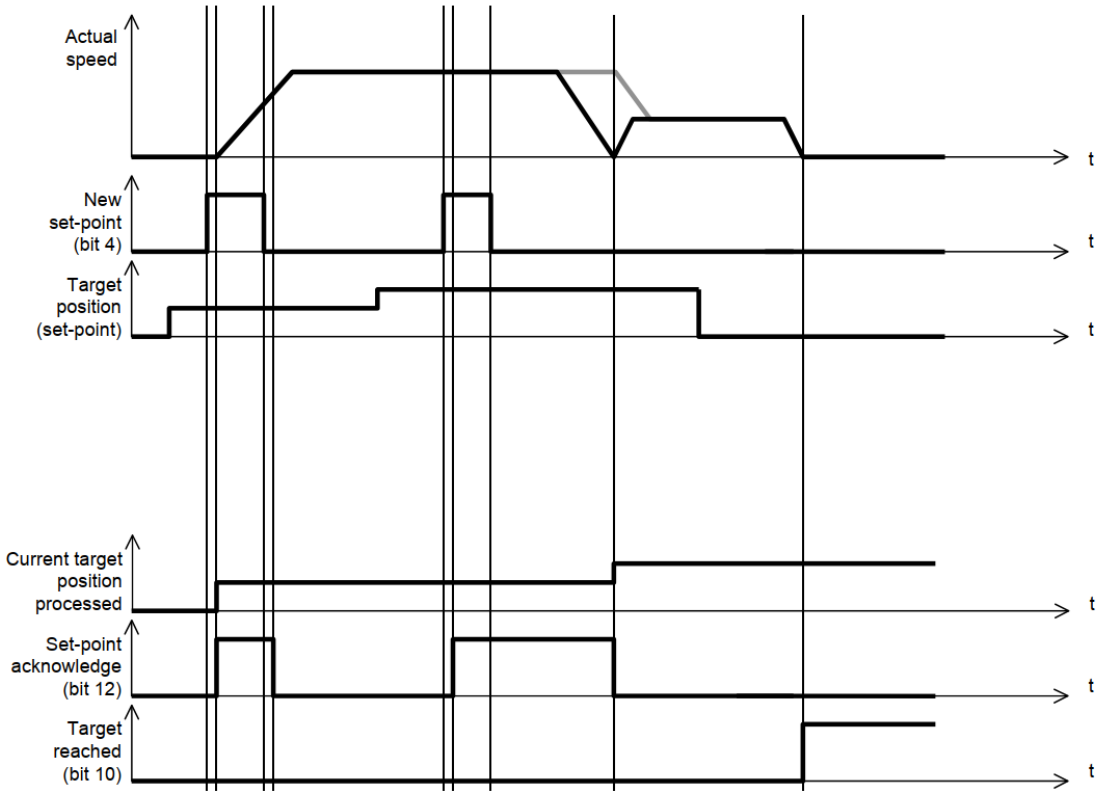


图 6-13

6.3.5 冲击受限和不受限模式

原则上，模式按照冲击可分为"冲击受限"和"冲击不受限"两种

- 冲击受限模式
  将对象 6086_h 设为"3"，可执行冲击受限定位运行。此时，对象 $60A4_h:01_h$~04_h 中与冲击有关的项生效
- 冲击不受限模式
  此模式下，特征曲线各个位置上没有冲击限制。运行"冲击不受限"斜坡的方法：将对象 6086_h 中的项设为"0"。

6.3.6 配置举例

- 配置模式
  $2002_h:01_h$=0、运行模式 6060_h=0x01，使设备工作在轮廓位置模式；
  发送：601 2B 02 20 01 00 00 00 00 (设置为 CiA402 模式)
  发送：601 2F 60 60 00 01 00 00 00 (设置为轮廓位置模式)
  注：切换模式时，电机要处于失能状态
- 参数配置
  写目标位置 $607A_h$（用户单位）；
  写当前段位移指令匀速运行速度 6081_h(用户单位/s)；

设置位移的加速度 6083_h(用户单位/s^2) 和减速度 6084_h(用户单位/s^2)；

发送： 601 23 7A 60 00 10 27 00 00 (设置目标位置 $607A_h$ 为 10000)

发送： 601 23 81 60 00 10 27 00 00 (设置目标速度 6081h 为 10000)

发送： 601 23 83 60 00 40 9C 00 00 (设置加速度 6083_h 为 40000)

发送： 601 23 84 60 00 40 9C 00 00 (设置减速度 6084_h 为 40000)

- 设置控制字使电机使能

首次使能电机，必须先依次给控制字 6040_h 写入 0x6、 0x7、 0xF； 后续断使能写入 0x7；使能则写入 0xF；

发送： 601 2B 40 60 00 06 00 00 00 (设置 6040_h 为 0x6， 使电机准备)

发送： 601 2B 40 60 00 07 00 00 00 (设置 6040_h 为 0x7， 使电机失能)

发送： 601 2B 40 60 00 0F 00 00 00 (设置 6040_h 为 0xF， 使电机使能)

- 触发电机运行(电机使能后)

6040_h = 0x(n)F → 0x(n+1)F，电机运行；

不同的指令类型如下表所示：

表 6-8

6040_h-bit6	**6040_h-bit5**	**6040_h 变化**	**描述**
0	0	0x0F → 0x1F	绝对位置，非立刻更新
0	1	0x2F → 0x3F	绝对位置，立刻更新
1	0	0x4F → 0x5F	相对位置，非立刻更新
1	1	0x6F → 0x7F	相对位置，立刻更新

发送： 601 2B 40 60 00 5F 00 00 00 (设置 6040_h 为 0x5F， 相对位置运动，非立刻更新)

发送： 601 2B 40 60 00 1F 00 00 00 (设置 6040_h 为 0x1F， 绝对位置运动，非立刻更新)

发送： 601 2B 40 60 00 6F 00 00 00 (设置 6040_h 为 0x6F， 相对位置运动，立刻更新)

发送： 601 2B 40 60 00 3F 00 00 00 (设置 6040_h 为 0x3F， 绝对位置运动，立刻更新)

电机是以控制字 6040_h 的 bit4 的上升沿接收新的位置命令，所以每次执行完一次运行后需要把此位清零。

- 监控参数

实际位置反馈：6063_h(编码器单位)，6064_h(用户单位)。

6.4 速度模式（VM）

6.4.1 结构图

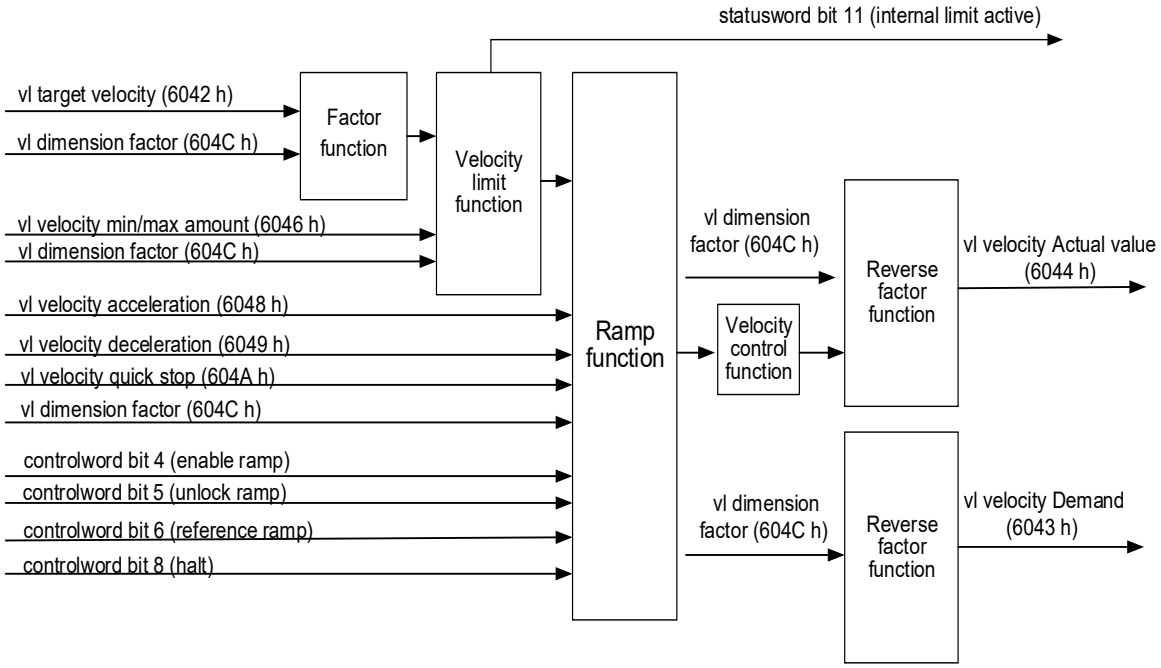


图 6-14

6.4.2 相关对象

在该模式下需要注意下述对象：

表 6-9

对象索引	描述
6042_h	VM 模式的目标速度，（默认单位：rpm，与 $604C_h$ 有关）
6043_h	VM 模式生效的目标速度指令（单位同 6042_h, 默认：rpm）
6044_h	当前的实际速度反馈值（rpm）
$604C_h$	VM 模式速度单位的缩放系数，默认速度单位为 rpm（转/分）。 子索引 1 包含用于计算速度的分子(乘数)，子索引 2 包含分母(除数)。速度单位： rpm*$\frac{\text{子索引 1}}{\text{子索引 2}}$，比如子索引 1 设置 2，子索引 2 设置 1，则速度单位：2rpm。 如果子索引 1 和 2 任意一个为 0，速度单位为 rpm。
6048_h	VM 模式的加速度。子索引 1 包含速度变化（单位 rpm），子索引 2 包含对应的时间（单位秒）。 二者共同计算出加速度，具体公式如下: VI velocity acceleration =Delta speed (6048_h:01_h) / Delta time (6048_h:02_h) 例如：需要让电机在 3.5s 内加速到 300rpm，则配置 6048_h:01_h=3000, 6048_h:02_h=35。
6049_h	VM 模式的减速度。子索引 1 包含速度变化（单位：rpm），子索引 2 包含对应的时间（单位：s（秒））。 二者共同计算出加速度，具体公式如下： VI velocity deceleration = Delta speed (6049_h:01_h) / Delta time (6049_h:02_h)

对象索引	描述
$604A_h$	VM 模式的快速停机时的减速度。子索引 1 包含速度变化（单位：rpm），子索引 2 包含对应的时间（单位：s（秒））。 二者共同计算出加速度，具体公式如下： VI Quick stop deceleration = Delta speed ($604A_h$:01_h) / Delta time ($604A_h$:02_h)
6046_h	VM 模式下速度的限值（默认单位：rpm，与 $604C_h$ 有关）， 具体描述如下： 6046_h:01_h 设置最低速度。若目标速度(6042_h)低于最低速度，其值将被设为最低速度 6046_h:01_h。 6046_h:02_h 设置最高速度。若目标速度(6042_h)高于最高速度，其值将被设为最高速度 6046_h:02_h。

下图为加速度，减速度对运行过程的作用示意：

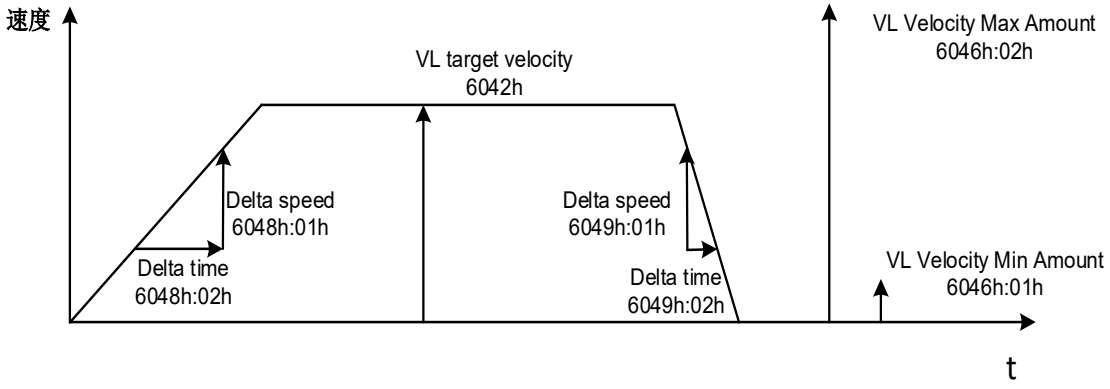


图 6-15

6.4.3 控制指令与状态信息

启用

启用该模式，必须在对象 2002_h:01_h 中设定值为"0"和对象 6060_h (Modes Of Operation)中 设定值为"2"。

控制字

15 9	8	7	6	5	4	3 0
(see 4.1.2)	Halt	(see 4.1.2)	Reference ramp	Unlock ramp	Enable ramp	(see 4.1.2)
MSB						LSB

在速度模式下，对象 **6040_h** (Controlword)中的下述位具有特别的功能

表 6-10

位	值	描述
2	0	触发快速停机，电机将按照对象 $604A_h$ 中所设置的快速停机减速度执行快速制动。随后，控制器切换至"Switch on disabled"状态
	1	无动作
4	0	无加减速过程，输出立即变化到给定速度
	1	根据加减速的设置进行调速
5	0	不再跟随规划器的输出进行调速，速度输出值应锁定为当前速度值
	1	根据规划器的速度输出进行调速
6	0	速度曲线规划器输入为 0
	1	速度曲线规划器输入为给定的目标速度
8	0	无动作
	1	电机暂停

状态字

15 14	13 12	11 10	9 0
(see 4.1.3)	reserved	(see4.1.3)	reserved	(see 4.1.3)
MSB			LSB

在速度模式下，对象 **6041_h** (Controlword)中的位无特别功能，通用位的定义参见 4.1.3 状态子字章节。

6.4.4 功能描述

在该模式下，电机按照目标速度预设值运行，与变频器类似。不同于轮廓速度模式，该模式不允许选择冲击受限的斜坡。

6.4.5 配置举例

- 配置模式

  写 2002_h:01_h=0、6060_h=0x02，配置为速度模式(VM)；

  发送：601 2B 02 20 01 00 00 00 00 (设置为 CiA402 模式)

发送：601 2F 60 60 00 02 00 00 00 (设置为速度模式)
注：切换模式时，电机要处于失能状态

- 参数配置
  写加速度：$6048_h:01_h$= 500(单位 rpm)，$6048_h:02_h$= 1(单位 1s)；
  写减速度：$6049_h:01_h$= 500(单位 rpm)，$6049_h:02_h$= 1(单位 1s)；
  发送：601 23 48 60 01 F4 01 00 00 (设置 $6048_h:01_h$ 为 500)
  发送：601 2B 48 60 02 01 00 00 00 (设置 $6048_h:02_h$ 为 1)
  发送：601 23 49 60 01 F4 01 00 00 (设置 $6049_h:01_h$ 为 500)
  发送：601 2B 49 60 02 01 00 00 00 (设置 $6049_h:02_h$ 为 1)
- 写控制字
  首次使能电机，必须先依次给控制字 6040_h 写入 0x6、 0x7、 0x7F； 后续断使能写入 0x7；使能则写入 0x7F；
  发送： 601 2B 40 60 00 06 00 00 00 (设置 6040_h 为 0x6， 使电机准备)
  发送： 601 2B 40 60 00 07 00 00 00 (设置 6040_h 为 0x7， 使电机失能)
  发送： 601 2B 40 60 00 7F 00 00 00 (设置 6040_h 为 0x7F， 使电机使能)

- 设置目标速度，电机运行
  电机使能后， 会以 6042_h 的速度运行。
  发送： 601 2B 42 60 00 2C 01 00 00 (设置目标速度 6042_h 为 300rpm，电机以 300rpm 的速度运行)

- 参数监控
  当前的实际速度 $606C_h$(单位 rpm)。

6.5 轮廓速度模式（PV）

此模式下，上位控制器将目标速度、加速度、减速度发送给伺服驱动器，速度、转矩调节由伺服内部执行。

6.5.1 结构图

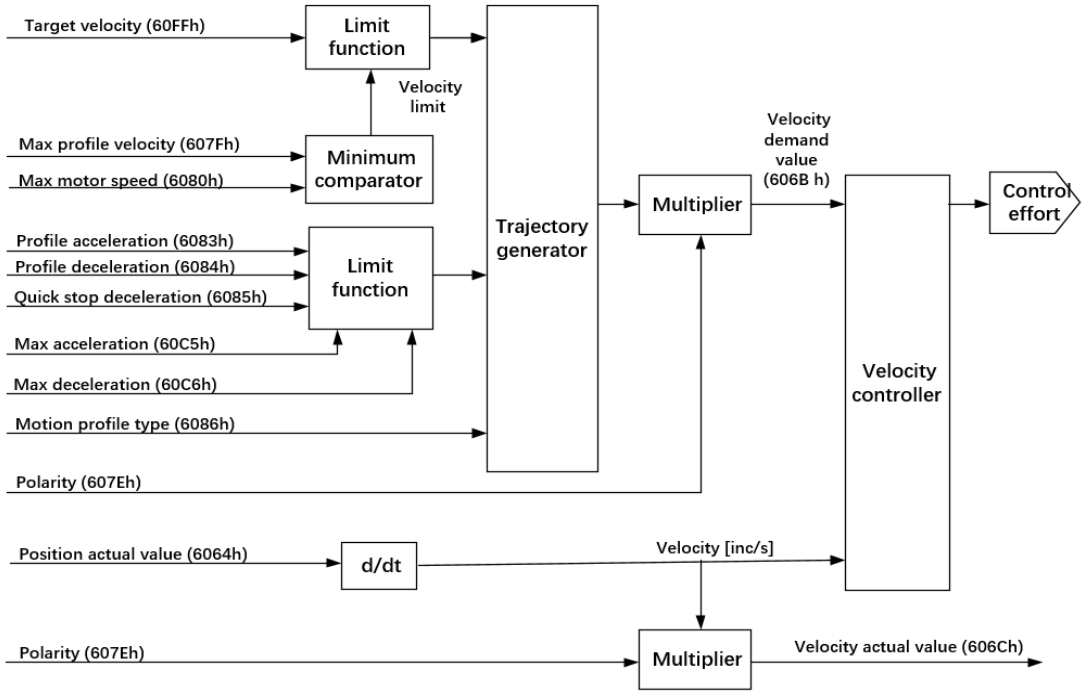


图 6-16

6.5.2 相关对象

在该模式下需要注意下述对象：

表 6-11

对象索引	描述
6063_h	电机当前的绝对位置反馈（编码器单位）
6064_h	电机当前的用户绝对位置反馈（用户单位）
$606B_h$	控制器内部生效的速度指令值
$606C_h$	当前的实际速度反馈值（rpm）
$607E_h$	旋转方向(极性)，详见“5.1.4　607Eh:极性”
$607F_h$	运行过程中的最大轮廓速度（用户单位/s），起限制速度的作用。
6080_h	电机的最大转速（rpm）
6083_h	运行过程中的轮廓加速度（用户单位/s^2），大小受 $60C5_h$ 限制。
6084_h	运行过程中的轮廓减速度（用户单位/s^2），大小受 $60C6_h$ 限制。
6085_h	执行"快速停机"时的停机减速度（用户单位/s^2）
6086_h	选择曲线即斜坡的类型, 若值为"0"，则不会对冲击(加加速度)进行限制，即梯型曲线； 若值为"3"，则将用 $60A4_h$:01_h-02_h 中的值来限制冲击(加加速度)，即 S 型曲线，本设备只使用了 01_h 和 02_h 索引。

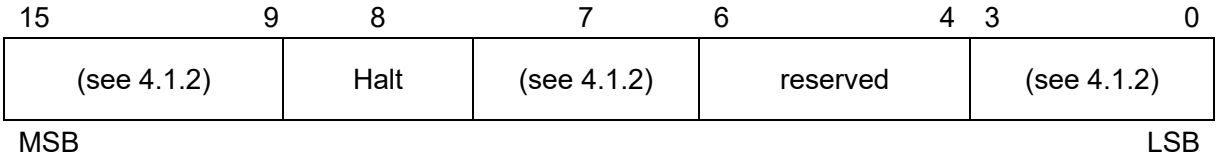
对象索引	描述
$60C5_h$	最大加速度限值（用户单位/s^2）
$60C6_h$	最大减速度限值（用户单位/s^2）
$60FF_h$	目标速度（用户单位/s）

6.5.3 控制指令与状态信息

启用

启用该模式，必须在对象 2002_h:01_h 中设定值为"0"和对象 6060_h 中设定值为"3"。

控制字

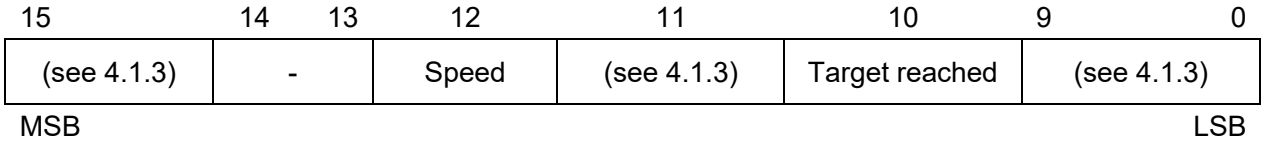


在轮廓速度模式下，对象 **6040_h** 中的下述位具有特别的功能

表 6-12

位	值	含义
8	0	电机继续运行
	1	暂停

状态字



在轮廓速度模式下，对象 **6041_h** 中的下述位具有特别的功能：

表 6-13

位	值	含义
10	0	非暂停状态下(6040_h 的 bit8 = 0): 目标速度未到达 暂停状态下(6040_h 的 bit8 = 1): 电机减速
	1	非暂停状态下(6040_h 的 bit8 = 0): 目标速度到达 暂停状态下(6040_h 的 bit8 = 1): 电机转速为 0
12	0	速度不为 0
	1	速度为 0

6.5.4 功能描述

此模式下，上位控制器将目标速度、加速度、减速度发送给伺服驱动器，速度、转矩调节由伺服内部执行。

6.5.5 配置举例

- 配置模式

  写 2002_h:01_h=0、运行模式 6060_h=0x03，使其工作在轮廓速度模式；

  发送：601 2B 02 20 01 00 00 00 00 (设置为 CiA402 模式)

发送：601 2F 60 60 00 03 00 00 00 (设置为轮廓速度模式)
注：切换模式时，电机要处于失能状态

- 配置参数：
  写轮廓加速度：6083_h= 40000(用户单位/s^2)；
  写轮廓减速度：6084_h= 40000(用户单位/s^2)；
  发送： 601 23 83 60 00 40 9C 00 00 (设置加速度 6083_h 为 40000)
  发送： 601 23 84 60 00 40 9C 00 00 (设置减速度 6084_h 为 40000)
- 写控制字：
  首次使能电机，必须先依次给控制字 6040_h 写入 0x6、 0x7、 0xF； 后续断使能写入 0x7；使能则写入 0xF；
  发送： 601 2B 40 60 00 06 00 00 00 (设置 6040_h 为 0x6， 使电机准备)
  发送： 601 2B 40 60 00 07 00 00 00 (设置 6040_h 为 0x7， 使电机失能)
  发送： 601 2B 40 60 00 0F 00 00 00 (设置 6040_h 为 0xF， 使电机使能)
- 设置目标速度，电机运行
  电机使能后， 会以 $60FF_h$ 的速度运行。
  发送： 601 23 FF 60 00 50 C3 00 00 (设置目标速度 $60FF_h$ 为 50000，电机以 300rpm 的速度运行)
- 参数监控：
  当前的实际速度 $606C_h$(单位 rpm)。

6.6 轮廓转矩模式（PT）

此模式下，上位控制器将目标转矩 6071_h、转矩斜坡常数 6087_h 发送给伺服驱动器，转矩调节由伺服内部执行，当速度达到限幅值将进入调速阶段。

6.6.1 结构图

控制框图

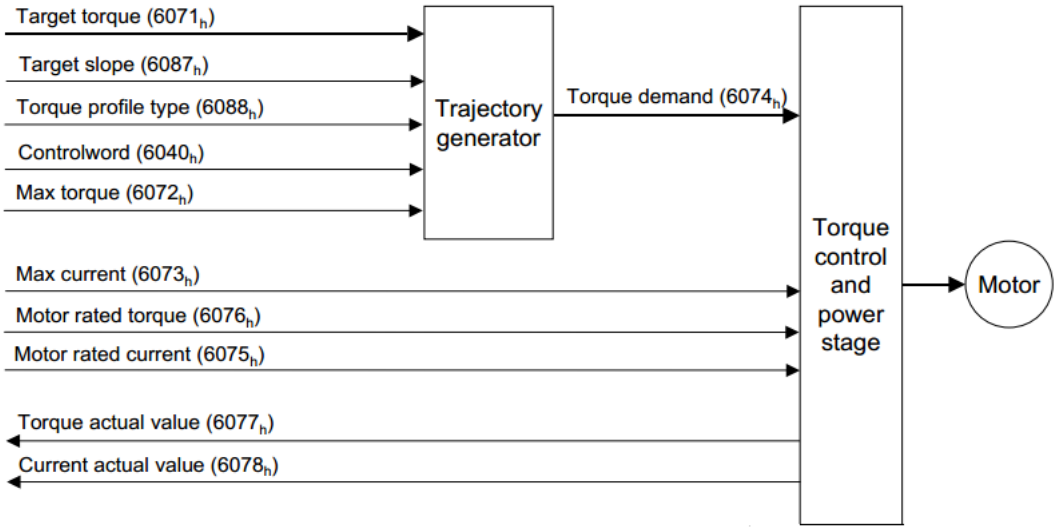


图 6-17

6.6.2 相关对象

在该模式下需要注意下述对象：

表 6-14

对象索引	描述
605D$_h$	暂停方式选择
605A$_h$	快速停机方式选择
6071$_h$	设置目标转矩（单位：0.1%）
6072$_h$	整个斜坡(加速、保存转矩、制动)上的最大转矩（单位：0.1%）
2007$_h$:10$_h$	转矩控制正向速度限制值(rpm)
2007$_h$:11$_h$	转矩控制反向速度限制值(rpm)
6087$_h$	每秒钟的转矩最大变化（单位：0.1%）
6088$_h$	转矩斜坡类型（0-斜坡，2-无）
6077$_h$	力矩实际值（单位：0.1%）

6.6.3 控制指令与状态信息

启用

启用该模式，必须在对象 2002$_h$:01$_h$ 中设定值为"0"和对象 6060$_h$ (Modes Of Operation)中设定值为"4"。

控制字

15 9	8	7	6 4	3 0
(see 4.1.2)	Halt	(see 4.1.2)	reserved	(see 4.1.2)

MSB LSB

在轮廓转矩模式下，对象 **6040**$_h$ (Controlword)中的下述位具有特别的功能

表 6-15

位	值	含义
8	0	电机继续运行
	1	暂停

状态字

15 14	13	12	11	10	9 0
(see 4.1.3)	reserved		(see 4.1.3)	Target reached	(see 4.1.3)

MSB LSB

在轮廓转矩模式下，对象 **6041**$_h$ (Statusword)中的下述位具有特别的功能:

表 6-16

位	值	含义
10	0	非暂停状态下(6040$_h$ 的 bit8 = 0): 目标转矩未到达 暂停状态下(6040$_h$ 的 bit8 = 1): 电机减速

	1	非暂停状态下(6040h 的 bit8 = 0): 目标转矩到达 暂停状态下(6040h 的 bit8 = 1): 电机转速为 0

6.6.4 功能描述

速度限幅功能

在轮廓转矩模式下运行一体化中压伺服电机，当电机的运行速度超过速度限幅（正向速度限制值 2007h:10h 和反向速度限制值 2007h:11h）设定的值时，自动转为速度模式控制并控制当前速度在速度限幅之内。当检测到给定的目标转矩小于当前速度的平均力矩时，伺服电机退出速度控制恢复成转矩模式控制。

6.6.5 配置举例

- 配置模式
  写 2002h:01h=0、运行模式 6060h=0x04，使其工作在轮廓转矩模式；
  发送：601 2B 02 20 01 00 00 00 00 (设置为 CiA402 模式)
  发送：601 2F 60 60 00 04 00 00 00 (设置为轮廓转矩模式)
  注：切换模式时，电机要处于失能状态
- 配置参数
  写转矩斜坡类型 6088h=2(0-斜坡,2-无斜坡)；
  写转矩斜坡 6087h=10(单位 0.1%)；
  发送：601 2B 88 60 00 02 00 00 00 (设置斜坡类型 6088h 为无斜坡)
  发送：601 23 87 60 00 0A 00 00 00 (设置转矩斜坡 6087h 为 10)
- 写控制字
  首次使能电机，必须先依次给控制字 6040h 写入 0x6、 0x7、 0xF； 后续断使能写入 0x7；使能则写入 0xF；
  发送： 601 2B 40 60 00 06 00 00 00 (设置 6040h 为 0x6， 使电机准备)
  发送： 601 2B 40 60 00 07 00 00 00 (设置 6040h 为 0x7， 使电机失能)
  发送： 601 2B 40 60 00 0F 00 00 00 (设置 6040h 为 0xF， 使电机使能)
- 设置目标速度，电机运行
  电机使能后， 会以 6071h 的转矩运行。
  发送： 601 2B 71 60 00 F4 01 00 00 (设置目标转矩 6071h 为 500，电机以 50%的额定转矩运行)
- 参数监控
  实际转矩 6077h（单位 0.1%）。

6.7 原点回归模式（HM）

原点回归模式是用于从目前的位置移动到设备的原点位置。在运动过程中，最大加速度，最小减速度，最大速度，最小速度等都考虑在内。

6.7.1 结构图

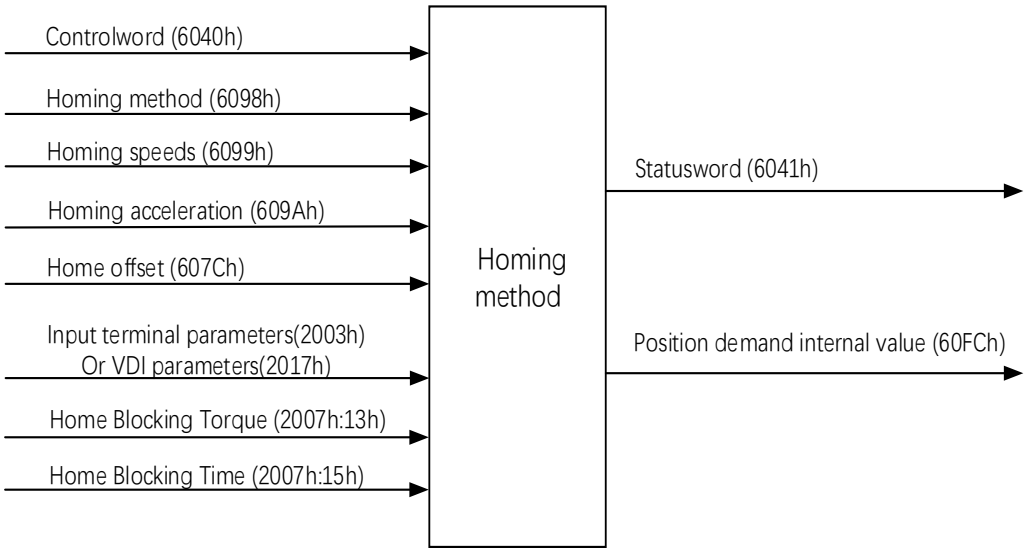


图 6-18

6.7.2 相关对象

在该模式下需要注意下述对象：

表 6-17

对象索引	描述
$607C_h$	具体描述：设置在原点回归模式下机械零点偏离电机原点的物理位置；在完成原点回归操作时，状态字 6041_h 的 bit15=1 时生效
6098_h	原点回归方式(参见"6.7.4 功能描述")
6099_h	运行速度（用户单位/s） 子索引：6099_h:01_h ： 寻找开关的速度； 6099_h:02_h ： 寻找原点的速度
$609A_h$	原点回归运行的加速度（用户单位/s^2）
$60FC_h$	轨迹发生器的输出，即内部规划的实时位置指令（编码器单位）
6063h	电机当前的绝对位置反馈（编码器单位）
2003_h	实体输入端子功能配置（详见“7.1.1 数字量输入”） 需要注意的是：不能同时有多路输入端子配置为同一种开关，否则会报端子设置故障
2017_h	虚拟端子输入功能配置（详见：“7.1.1 数字量输入”）

速度含义举例

下图为使用原点回归方式 18 时的速度变化：

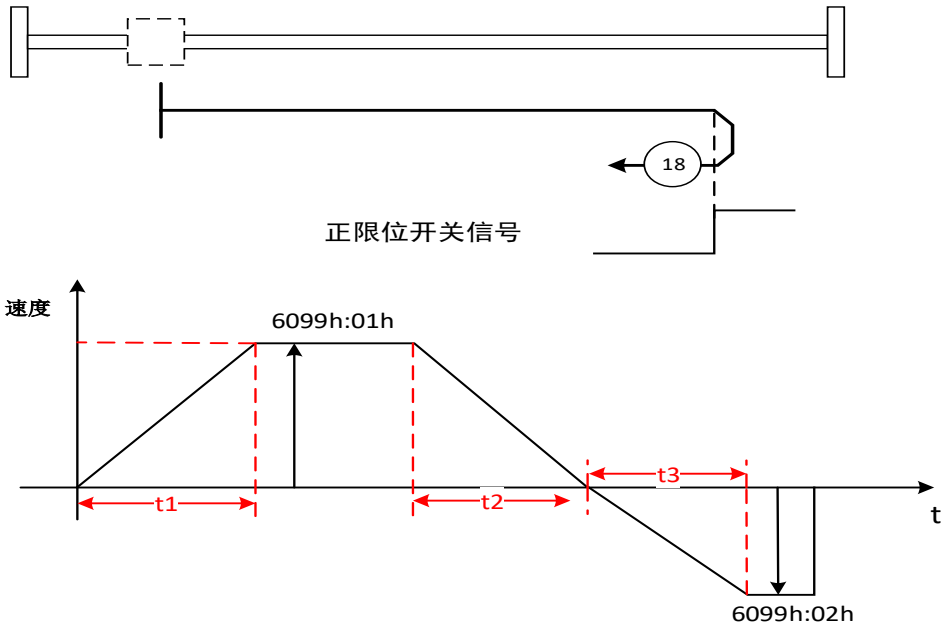


图 6-19

其中：$t1=\frac{6099_h:01_h}{609A_h}$；$t2=\frac{6099_h:01_h}{609A_h}$；$t3=\frac{6099_h:02_h}{609A_h}$

6.7.3 控制指令与状态信息

启用

启用该模式，必须在对象 $2002_h:01_h$ 中设定值为"0"和对象 6060_h(Modes Of Operation)设定值为"6"，且多功能端子需配置原点开关或限位开关的功能。多功能端子配置详见 7.1 章节。

控制字

15 9	8	7	6 5	4	3 0
(see 4.1.2)	Halt	(see 4.1.2)	reserved (0)	Homing operation start	(see 4.1.2)
MSB					LSB

在原点回归模式下，对象 **6040_h** (Controlword)中的下述位具有特别的功能

表 6-18

位	值	含义
4	0	未启动原点回归模式
	1	启动或继续原点回归模式
8	0	电机按 bit4 设置决定启动原点回归与否
	1	电机按 $605D_h$ 的设置暂停运行

状态字

15	14	13	12	11	10	9	0
(see 4.1.3)		Homing error	Homing attained	(see 4.1.3)	Target reached	(see 4.1.3)	

MSB LSB

在原点回归模式下，对象 **6041**$_h$ (Statusword)中的下述位具有特别的功能:

表 6-19

位	值	含义
10	0	目标位置未到达
	1	目标位置到达
12	0	原点回归未完成
	1	原点回归完成

6.7.4 功能描述

6.7.4.1 开关找寻原点方式

利用开关进行原点回归的方式，目前支持 CiA402 中的 17~30。对于原点回零之后往往我们需要从零点开始运行工作，一般来说原点回零之后需要再进行运行到零点位置指令。为了方便用户使用，本系列一体化电机在原点回归之后会自动回到零点位置。

表 6-20 与 HM 模式相关的输入端子 DI 功能号配置

功能号	功能定义
14	正限位开关
15	负限位开关
31	原点开关

需要原点回归的方向和开关状态如下表所示：

表 6-21

原点回归方式 **6098**$_h$	使用的开关
17	负限位开关
18	正限位开关
19	原点开关
20	原点开关
21	原点开关
22	原点开关
23	原点开关，正限位开关
24	原点开关，正限位开关
25	原点开关，正限位开关
26	原点开关，正限位开关
27	原点开关，负限位开关
28	原点开关，负限位开关
29	原点开关，负限位开关
30	原点开关，负限位开关
35	-

- 原点回归方式 17：

机械原点：负限位开关

负限位开关为无效时，以反向高速开始回零，遇到负限位开关为有效时（沿变化），减速，反向，正向低速运行，遇到负限位开关无效时（沿变化）停止。

负限位开关为有效时，直接正向低速开始回零，遇到负限位开关为无效时（沿变化）停止。

运动轨迹如下图：

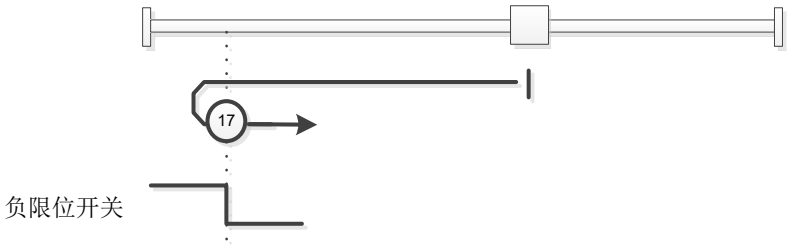


图 6-20

- 原点回归方式 18：

机械原点：正限位开关

正限位开关为无效时，以正向高速开始回零，遇到正限位开关为有效时（沿变化），减速，反向，反向低速运行，遇到正限位开关无效时（沿变化）停止。

正限位开关为有效时，直接反向低速开始回零，遇到正限位开关为无效时（沿变化）停止。

运动轨迹如下图：

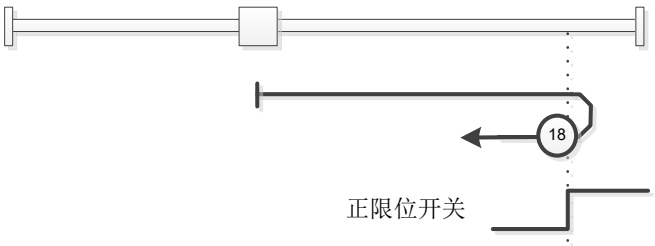


图 6-21

- 原点回归方式 19 和 20：

机械原点：原点开关

回归方式 19：原点开关为无效时，以正向高速开始回零，遇到原点开关为有效时（沿变化），减速，反向，反向低速运行，遇到原点开关无效时（沿变化）停止；原点开关为有效时，直接反向低速开始回零，遇到原点开关为无效时（沿变化）停止。

回归方式 20：原点开关为无效时，直接正向低速开始回零，遇到原点开关为有效时（沿变化）停止；原点开关为有效时，以反向高速开始回零，遇到原点开关为无效时（沿变化），减速，反向，正向低速运行，遇到原点开关有效时（沿变化）停止。

运动轨迹如下图：

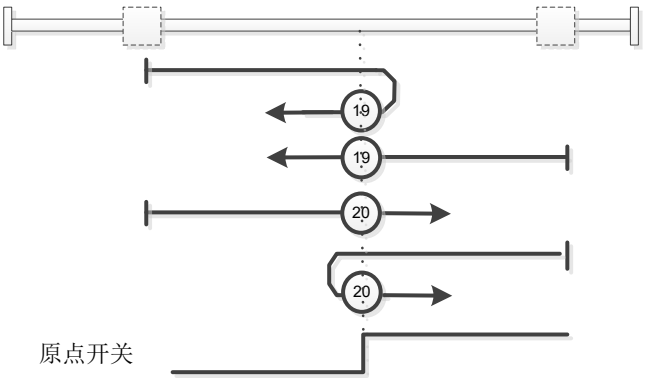


图 6-22

- 原点回归方式 21 和 22：

机械原点：原点开关

回归方式 21：原点开关为无效时，以反向高速开始回零，遇到原点开关为有效时（沿变化），减速，反向，正向低速运行，遇到原点开关无效时（沿变化）停止；原点开关为有效时，直接正向低速开始回零，遇到原点开关为无效时（沿变化）停止。

回归方式 22：原点开关为无效时，直接反向低速开始回零，遇到原点开关为有效时（沿变化）停止；原点开关为有效时，以正向高速开始回零，遇到原点开关为无效时（沿变化），减速，反向，反向低速运行，遇到原点开关有效时（沿变化）停止。

运动轨迹如下图：

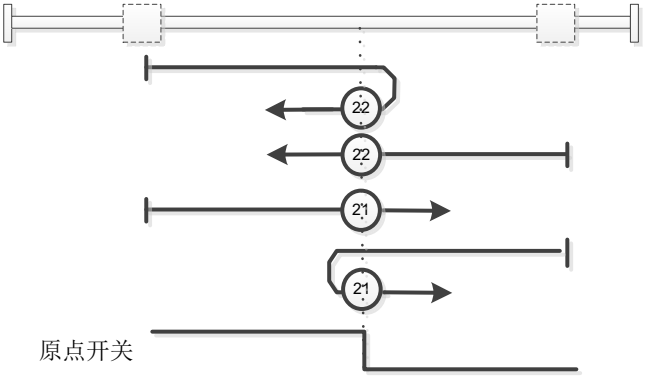


图 6-23

- 原点回归方式 23~26：

机械原点：原点开关

这几种方式实际上是电机先一个方向运动去扫描原点开关。只有在原点开关处于有效状态下是比较短的寻找轨迹。

回归方式 23：

a.原点开关为无效时，未遇到正限位开关时，以正向高速开始回零，遇到原点开关为有效时（沿变化），减速，反向，反向低速运行，遇到原点开关无效时（沿变化）停止；

b.原点开关为无效时，以正向高速开始回零，遇到正限位开关，反向，反向高速运行，遇到原点开关有效时（沿变化），减速，继续反向低速运行，遇到原点开关无效时（沿变化）停止；

c.原点开关为有效时，直接反向低速开始回零，遇到原点开关为无效时（沿变化）停止。

回归方式 24：

a.原点开关为无效时，未遇到正限位开关时，以正向高速开始回零，遇到原点开关为有效时（沿变化），

减速，反向，反向低速运行，遇到原点开关无效时（沿变化），反向，正向低速运行，遇到原点开关有效时（沿变化）停止；

b.原点开关为无效时，以正向高速开始回零，遇到正限位开关，反向，反向高速运行，遇到原点开关有效时（沿变化），减速，反向低速运行，遇到原点开关无效时（沿变化），反向，正向低速运行，遇到原点开关有效时（沿变化）停止；

c.原点开关为有效时，直接反向低速开始回零，遇到原点开关为无效时（沿变化），反向，正向低速运行，遇到原点开关为有效时（沿变化）停止。

回归方式 25：

a.原点开关为无效时，未遇到正限位开关时，以正向高速开始回零，遇到原点开关为有效时（沿变化），减速，正向低速运行，遇到原点开关无效时（沿变化），反向，反向低速运行，遇到原点开关有效时（沿变化）停止；

b.原点开关为无效时，以正向高速开始回零，遇到正限位开关，反向，反向高速运行，遇到原点开关有效时（沿变化），减速，正向低速运行，遇到原点开关无效时（沿变化），反向，反向低速运行，遇到原点开关有效时（沿变化）停止；

c.原点开关为有效时，直接正向低速开始回零，遇到原点开关为无效时（沿变化），反向，反向低速运行，遇到原点开关为有效时（沿变化）停止。

回归方式 26：

a.原点开关为无效时，未遇到正限位开关时，以正向高速开始回零，遇到原点开关为有效时（沿变化），减速，正向低速运行，遇到原点开关无效时（沿变化）停止；

b.原点开关为无效时，以正向高速开始回零，遇到正限位开关，反向，反向高速运行，遇到原点开关有效时（沿变化），减速，正向低速运行，遇到原点开关无效时（沿变化）停止；

c.原点开关为有效时，直接正向低速开始回零，遇到原点开关为无效时（沿变化）停止。

运动轨迹如下图：

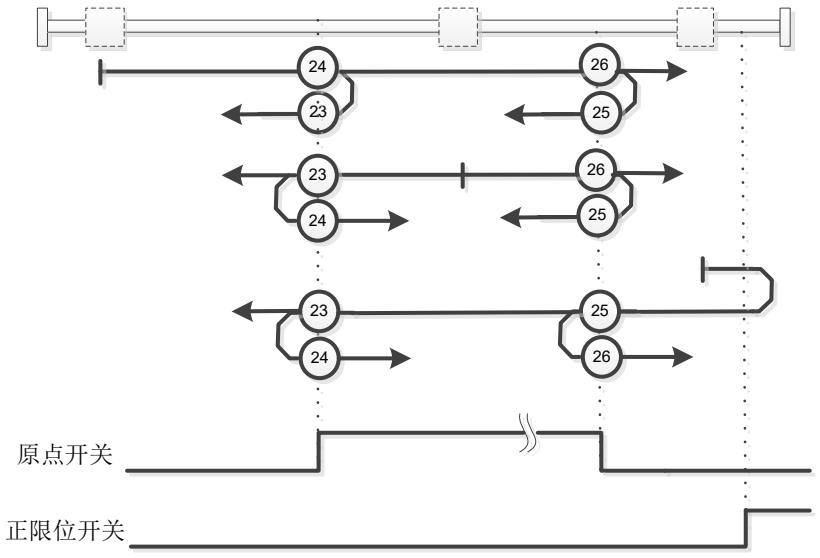


图 6-24

- 原点回归方式 27~30：

机械原点：原点开关

这几种方式实际上是电机先一个方向运动去扫描原点开关。只有在原点开关处于有效状态下是比较短的寻找轨迹。

回归方式 27：

a.原点开关为无效时，未遇到负限位开关时，以反向高速开始回零，遇到原点开关为有效时（沿变化），

减速，反向，正向低速运行，遇到原点开关无效时（沿变化）停止；

b.原点开关为无效时，以反向高速开始回零，遇到负限位开关，反向，正向高速运行，遇到原点开关有效时（沿变化），减速，继续正向低速运行，遇到原点开关无效时（沿变化）停止；

c.原点开关为有效时，直接正向低速开始回零，遇到原点开关为无效时（沿变化）停止。

回归方式 28：

a.原点开关为无效时，未遇到负限位开关时，以反向高速开始回零，遇到原点开关为有效时（沿变化），减速，反向，正向低速运行，遇到原点开关无效时（沿变化），反向，反向低速运行，遇到原点开关有效时（沿变化）停止；

b.原点开关为无效时，以反向高速开始回零，遇到负限位开关，反向，正向高速运行，遇到原点开关有效时（沿变化），减速，正向低速运行，遇到原点开关无效时（沿变化），反向，反向低速运行，遇到原点开关有效时（沿变化）停止；

c.原点开关为有效时，直接正向低速开始回零，遇到原点开关为无效时（沿变化），反向，反向低速运行，遇到原点开关为有效时（沿变化）停止。

回归方式 29：

a.原点开关为无效时，未遇到负限位开关时，以反向高速开始回零，遇到原点开关为有效时（沿变化），减速，反向低速运行，遇到原点开关无效时（沿变化），反向，正向低速运行，遇到原点开关有效时（沿变化）停止；

b.原点开关为无效时，以反向高速开始回零，遇到负限位开关，反向，正向高速运行，遇到原点开关有效时（沿变化），减速，反向低速运行，遇到原点开关无效时（沿变化），反向，正向低速运行，遇到原点开关有效时（沿变化）停止；

c.原点开关为有效时，直接反向低速开始回零，遇到原点开关为无效时（沿变化），反向，正向低速运行，遇到原点开关为有效时（沿变化）停止。

回归方式 30：

a.原点开关为无效时，未遇到负限位开关时，以反向高速开始回零，遇到原点开关为有效时（沿变化），减速，反向低速运行，遇到原点开关无效时（沿变化）停止；

b.原点开关为无效时，以反向高速开始回零，遇到负限位开关，反向，正向高速运行，遇到原点开关有效时（沿变化），减速，反向低速运行，遇到原点开关无效时（沿变化）停止；

c.原点开关为有效时，直接反向低速开始回零，遇到原点开关为无效时（沿变化）停止。

运动轨迹如下图：

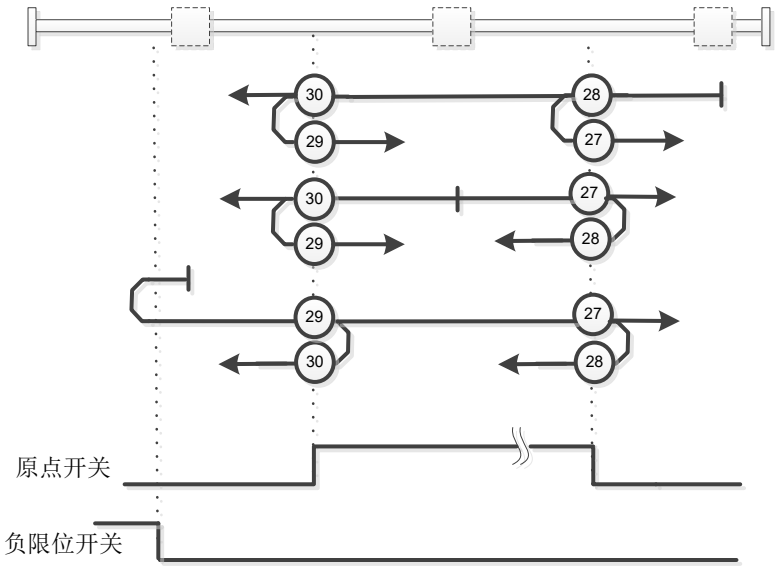


图 6-25

- 原点回归方式 35：
  触发原点回零后（控制字 6040h 从 0x0F->0x1F），以当前位置为机械原点。

6.7.4.2 堵转找寻原点方式

转原点回归方式目前只支持闭环控制模式。堵转原点回归方式和前面利用开关找寻原点方式类似，所不同之处在于利用堵转检测转矩值代替了限位开关。

其原点回归的方式和运行方向如下表所示：

表 6-22

原点回归方式 6098_h	运行方向
37	按 $6099_h:02_h$ 速度正向运行
38	按 $6099_h:02_h$ 速度反向运行

另外该方式需要设置如下两个参数：

1、堵转找寻原点时的检测转矩（$2007_h:13_h$）

该堵转转矩阈值应大于找寻原点过程中的实际运行转矩，且一般应小于最大转矩，以避免触发堵转故障保护。

2、堵转找寻原点时的检测时间（$2007_h:15_h$）

该时间为电机堵转找寻原点过程维持堵转的时间。

具体堵转原点回归方式过程示意图如下：

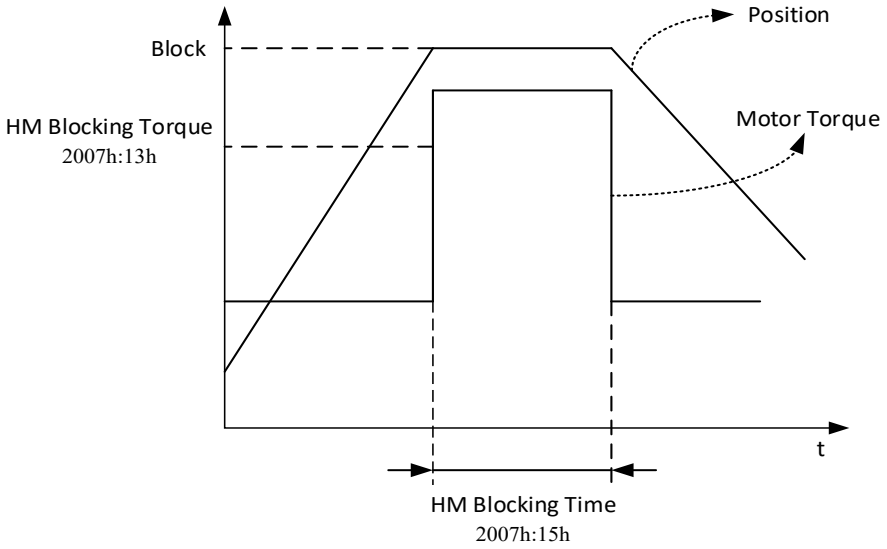


图 6-26

6.7.5 配置举例

- 设置模式
  写 $2002_h:01_h$=0、运行模式 6060_h=0x06，使其工作在原点回归模式；
  发送：601 2B 02 20 01 00 00 00 00 (设置为 CiA402 模式)
  发送：601 2F 60 60 00 06 00 00 00 (设置为原点回归模式)
  注：切换模式时，电机要处于失能状态
- 设置端子
  $2003_h:03_h$=15(负限位开关)，$2003_h:04_h$=0(低电平有效)；

发送：601 2B 03 20 03 0F 00 00 00 (设置 DI1 功能为负限位开关)
发送：601 2B 03 20 04 00 00 00 00 (设置 DI1 逻辑为低电平有效)

- 写回零方式
  6098_h =17；
  发送：601 2F 98 60 00 11 00 00 00 (设置回零方式为 17)
- 设置寻找限位开关速度和寻找原点信号速度
  6099_h:01_h= 10000(用户单位/s)；
  6099_h:02_h=10000(用户单位/s)；
  发送：601 23 99 60 01 27 10 00 00 (设置寻找限位开关速度为 10000)
  发送：601 23 99 60 02 27 10 00 00 (设置寻找原点信号速度为 10000)
- 设置回零加速度
  $609A_h$=200000(用户单位/s^2)；
  发送：601 23 9A 60 00 40 0D 03 00 (设置回零加速度为 200000)
- 写控制字
  首次使能电机，必须先依次给控制字 6040_h 写入 0x6、 0x7、 0xF； 后续断使能写入 0x7；使能则写入 0xF；
  发送： 601 2B 40 60 00 06 00 00 00 (设置 6040_h 为 0x6， 使电机准备)
  发送： 601 2B 40 60 00 07 00 00 00 (设置 6040_h 为 0x7， 使电机失能)
  发送： 601 2B 40 60 00 0F 00 00 00 (设置 6040_h 为 0xF， 使电机使能)
- 触发电机运行(电机使能后)
  6040_h = 0x0F → 0x1F，电机运行
  发送： 601 2B 40 60 00 1F 00 00 00 (设置 6040_h 为 0x1F， 电机运行)

6.8 插补模式（IP）

插值位置模式用于同步多个轴。为此，高级控制器执行斜坡和路径计算，并将轴在特定时间所处的相应需求位置传递给控制器。控制器在这些中间位置点之间插入。

6.8.1 结构图

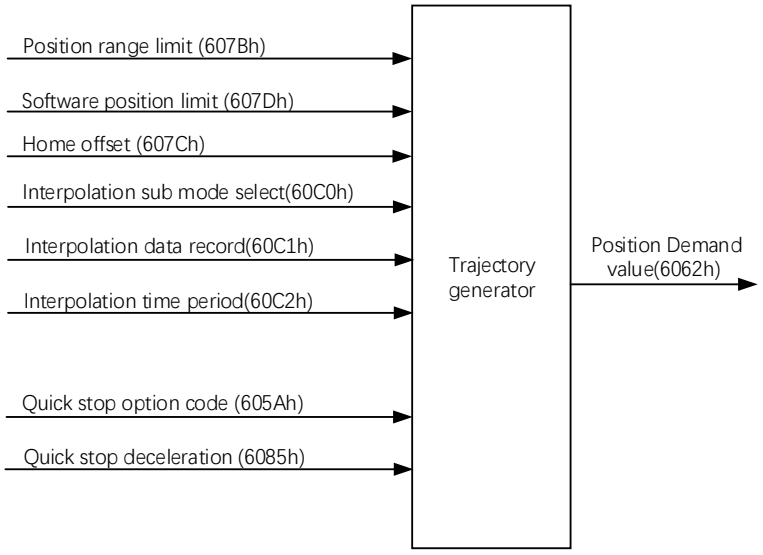


图 6-27

6.8.2 相关对象

在该模式下需要注意下述对象：

表 6-23

对象索引	描述
607D$_h$	目标位置的限值（用户单位）
60C0$_h$	插补类型选择，本设备只支持线性插补，默认值为 0
60C1$_h$	设置插补目标位置（用户单位）
60C2$_h$	插补时间 (建议 1-20ms) 由子索引 01$_h$ 和 02$_h$ 共同定义，插补周期= t*10^n 秒 子索引： 60C2$_h$:01$_h$: 插补时间常数 t. 60C2$_h$:02$_h$: 插补时间指数 n
605A$_h$	快速停机方式选择
605D$_h$	暂停方式选择
6085$_h$	执行"快速停机"时的停机减速度（用户单位/s^2）
6062$_h$	驱动器内部当前生效的目标位置指令值（用户单位）
6063$_h$	电机当前的绝对位置反馈（编码器单位）

6.8.3 控制指令与状态信息

启用

启用该模式，必须设置对象 2002$_h$:01$_h$ 值为"0"和对象 6060$_h$(Modes Of Operation)中设定值为"7"。

控制字

15	9	8	7	6	5	4	3	0
(see 4.1.2)	Halt	(see 4.1.2)		reserved		Enable interpolation	(see 4.1.2)	
MSB								LSB

在插补模式下，对象 **6040$_h$** (Controlword)中的下述位具有特别的功能：

表 6-24

位	值	含义
4	0	失能插补
	1	使能插补
8	0	执行位 4 的指令
	1	根据对象 605D$_h$ 的配置暂停

状态字

15	14	13	12	11	10	9	0
(see 4.1.3)		following error	ip mode active	(see 4.1.3)	Target reached	(see 4.1.3)	
MSB							LSB

在插补模式下，对象 **6041**$_h$ (Statusword)中的下述位具有特别的功能:

表 6-25

位	值	含义
10	0	未到达目标位置
	1	到达目标位置
12	0	插补未激活
	1	插补激活
13	0	无跟随误差
	1	有跟随误差

6.8.4 功能描述

插补示意图

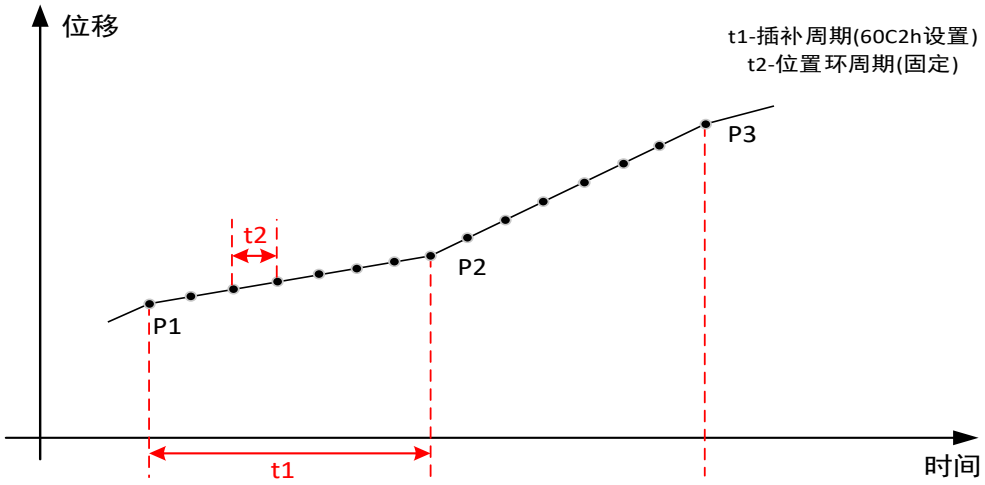


图 6-28

注：t1：插补周期，可通过对象字典 60C2$_h$ 设定（建议 1-20ms）。

t2：位置环控制周期，由伺服驱动器内部决定。

P1/P2/P3：绝对位置，绝对位置指令通过对象字典 60C1$_h$:01$_h$ 发送，插补模式只支持绝对位置指令。

6.8.5 配置举例

- 设置模式

  写 2002$_h$:01$_h$=0、运行模式 6060$_h$=0x07，使其工作在插补模式；

  发送：601 2B 02 20 01 00 00 00 00 (设置为 CiA402 模式)

  发送：601 2F 60 60 00 07 00 00 00 (设置为插补模式)

  注：切换模式时，电机要处于失能状态

- 设置插补时间

  设置时间常数 60C2$_h$:01$_h$ =20 与时间指数 60C2$_h$:02$_h$ = -3，时间则为 $20*10^{-3}$(单位 s)；

  发送：601 2F C2 60 01 14 00 00 00 (设置时间常数 60C2$_h$:01$_h$ 为 20)

  发送：601 2F C2 60 02 FD 00 00 00 (设置时间指数 60C2$_h$:02$_h$ 为-3)

- 写控制字

首次使能电机，必须先依次给控制字 6040_h 写入 0x6、 0x7、 0x1F； 后续断使能写入 0x7；使能则写入 0x1F；

发送： 601 2B 40 60 00 06 00 00 00 (设置 6040_h 为 0x6， 使电机准备)

发送： 601 2B 40 60 00 07 00 00 00 (设置 6040_h 为 0x7， 使电机失能)

发送： 601 2B 40 60 00 01F 00 00 00 (设置 6040_h 为 0x1F， 使电机使能)

- 触发电机运行(电机使能后)

  上位机按照插补周期写插补位置 $60C1_h:01_h$(只支持绝对位置指令，用户单位)

6.9 循环同步位置模式（CSP）

在该模式下，将以固定的时间间隔(以下称为"循环")通过现场总线向控制器发送绝对的位置预设值。此时，控制器不再计算斜坡，它仅遵循预设值。目标位置通过 PDO 进行传输，控制器会立即对其做出反应。Controlword 中的位 4 无需设定（不同于轮廓位置模式）。目标预设值是绝对值，因此与每个循环被发送的次数无关。

6.9.1 结构图

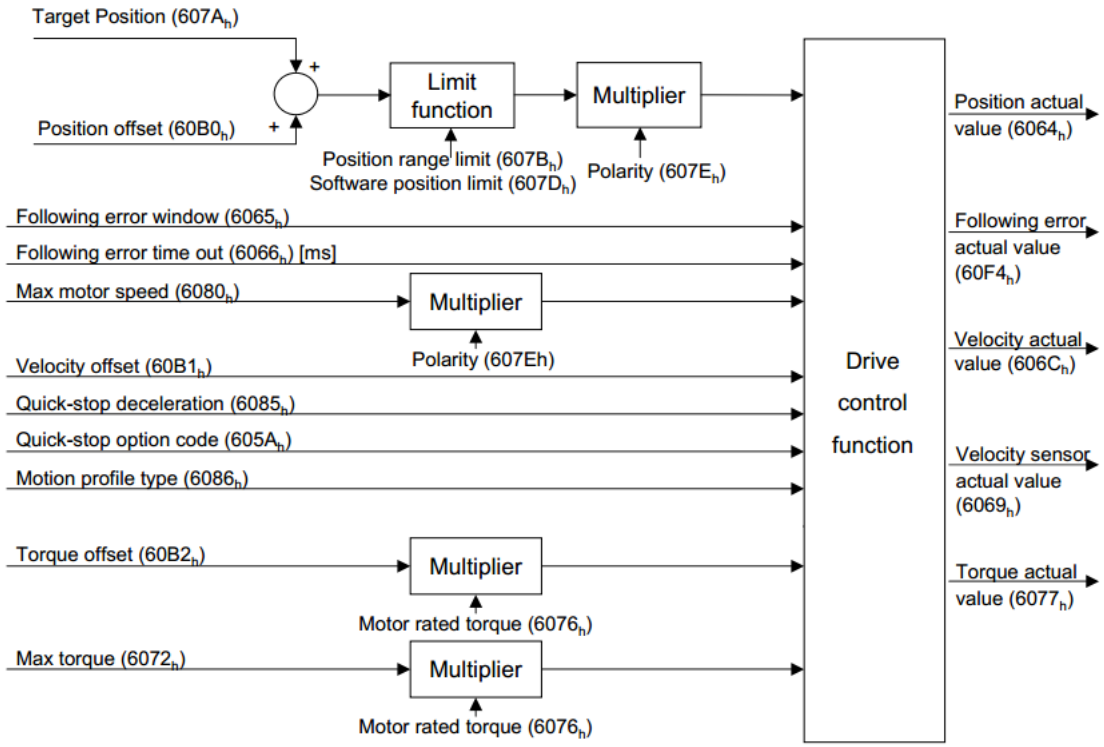


图 6-29

6.9.2 相关对象

在该模式下需要注意下述对象：

表 6-26

对象索引	描述
607A$_h$	预设的目标位置（用户单位）
607D$_h$	目标位置的限值（用户单位）
607E$_h$	旋转方向(极性)，详见“5.3 607E$_h$:极性”
6065$_h$	跟随偏差阈值窗口（用户单位）
6066$_h$	跟随误差的时间范围，单位：毫秒。若实际位置超出误差范围（6065$_h$）的时间长于规定时间 (6066$_h$)，将触发跟随误差，控制字的 bit13 将置 1
6080$_h$	电机的最大转速（rpm）
6085$_h$	执行"快速停机"时的停机减速度（用户单位/s^2）
605A$_h$	快速停机方式选择
605D$_h$	暂停方式选择

对象索引	描述
6086_h	要行进斜坡的类型，若值为"0"，则不会对冲击进行限制，若值为"3"，则将用 $60A4_h$:01_h- 04_h 中的值限制冲击，本设备只用了 01_h-02_h。
$60B0_h$	位置偏置（用户单位）
$60B1_h$	速度偏置（用户单位）
6064_h	电机当前的用户绝对位置反馈（用户单位）
$606C_h$	当前的实际速度反馈值（rpm）
60F4h	实时跟随偏差（用户单位）

6.9.3 控制指令与状态信息

启用

启用该模式，必须在对象 2002_h:01_h 中设定值为"0"和对象 6060_h (Modes Of Operation)中 设定值为"8"。

控制字

在循环同步位置模式下，对象 **6040_h** (Controlword)中的位无特别功能，通用位的定义参见 4.1.2 控制字章节。

注：CSP 模式仅支持绝对位置指令

状态字

15 14	13	12	11	10	9 0
(see 4.1.2)	Following error	Target position ignored	(see 4.1.2)	reserved	(see 4.1.2)

MSB LSB

在循环同步位置模式下，对象 **6041_h** (Statusword)中的下述位具有特别的功能:

表 6-27

位	值	含义
12	0	控制器不遵循目标预设值，**607A**h (Target position) 的预设值将被忽视
	1	控制器遵循目标预设值，对象 **607A**h (Target position) 被用作位置控制输入
13	0	无跟随误差
	1	有跟随误差

6.9.4 功能描述

在该模式下，将以固定的时间间隔(以下称为"循环")通过现场总线向控制器发送绝对的位置预设值。

6.9.5 配置举例

- 设置模式

  写 2002_h:01_h=0、运行模式 6060_h=0x08，使其工作在循环同步位置模式；
- 写控制字

  6040_h = 0x06→0x07→0x0F，电机运行；

- 上位机按照同步周期发送目标位置 607A(只支持绝对位置指令，用户单位)

6.10 循环同步速度模式（CSV）

周期同步速度模式下，上位控制器将计算好的目标速度 60FF$_h$ 周期性同步的发送给伺服驱动器，速度、转矩调节由伺服内部执行。

6.10.1 结构图

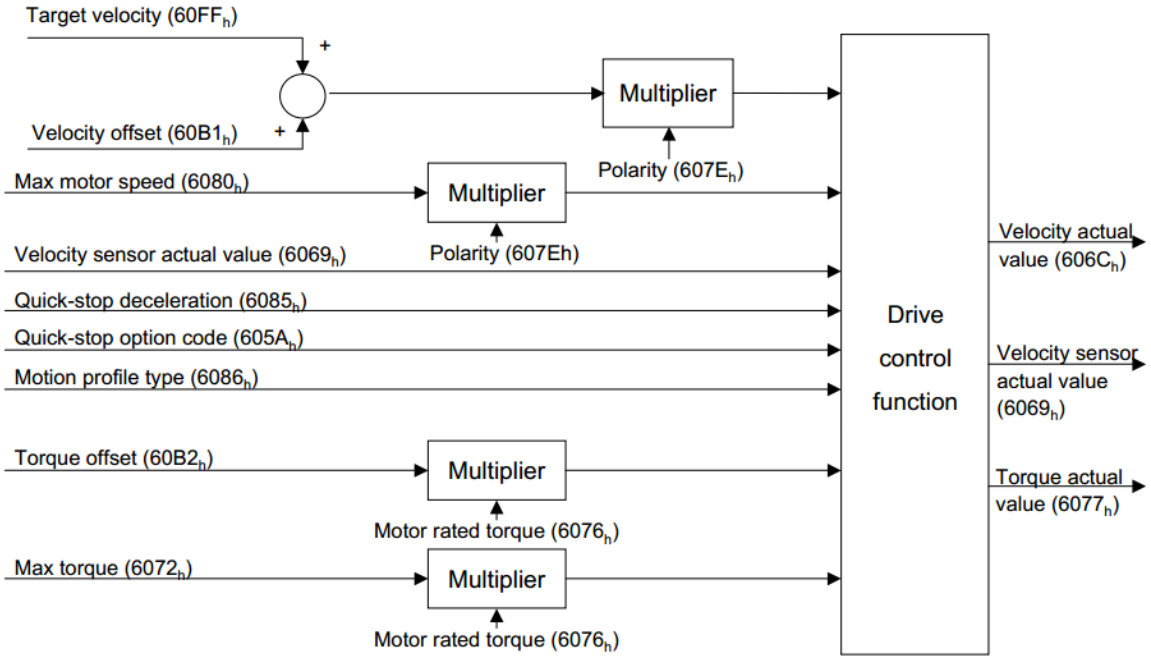


图 6-30

6.10.2相关对象

在该模式下需要注意下述对象：

表 6-28

对象索引	描述
605A$_h$	快速停机方式选择
605D$_h$	暂停方式选择
606C$_h$	当前的实际速度反馈值（单位：rpm）
607E$_h$	旋转方向(极性)，详见“5.3　607Eh:极性”
60FF$_h$	设置目标速度(用户单位/s)
6080$_h$	电机的最大转速（rpm）
6085$_h$	执行"快速停机"时的停机减速度（用户单位/s^2）
6086$_h$	选择曲线即斜坡的类型, 若值为"0"，则不会对冲击(加加速度)进行限制，即梯型曲线；

	若值为"3"，则将用 $60A4_h$:01_h-02_h 中的值来限制冲击(加加速度)，即 S 型曲线，本设备只使用了 01_h 和 02_h 索引。
$60B1_h$	位置偏置（用户单位）
$60B2_h$	转矩偏置（0.1%）
6072_h	整个斜坡(加速、保存转矩、制动)上的最大转矩（0.1%）

6.10.3控制指令与状态信息

启用

启用该模式，必须在对象 2002_h:01_h 中设定值为"0"和对象 6060_h (Modes Of Operation)中设定值为"9"。

控制字

在循环同步速度模式下，对象 **6040_h** (Controlword)中的位无特别功能，通用位的定义参见 4.1.2 控制字章节。

状态字

15 14	13	12	11	10	9 0
(see 4.1.3)	reserved	Target velocity ignored	(see 4.1.3)	reserved	(see 4.1.3)
MSB					LSB

在循环同步速度模式下，对象 **6041_h** (Statusword)中的下述位具有特别的功能:

表 6-29

位	值	含义
12	0	目标速度将被舍弃
	1	目标速度当作规划器输入

6.10.4功能描述

周期同步速度模式下，上位控制器将计算好的目标速度 $60FF_h$ 周期性同步的发送给电机驱动器，速度调节由电机内部执行。

6.10.5配置举例

- 设置模式
  写 2002_h:01_h=0、运行模式 6060_h=0x09，使其工作在循环同步速度模式；
  注：切换模式时，电机要处于失能状态
- 写控制字
  6040_h=0x06→0x07→0x0F，电机运行，上位机需要按照同步周期写速度对象 $60FF_h$；
- 上位机按照同步周期发送目标速度 $60FF_h$ (用户单位/s)

6.11 循环同步转矩模式（CST）

此模式下，上位控制器将计算好的目标转矩 6071_h 周期性同步的发送给伺服驱动器，转矩调节由伺服内部执行。当速度达到限幅值后将进入调速阶段。

6.11.1结构图

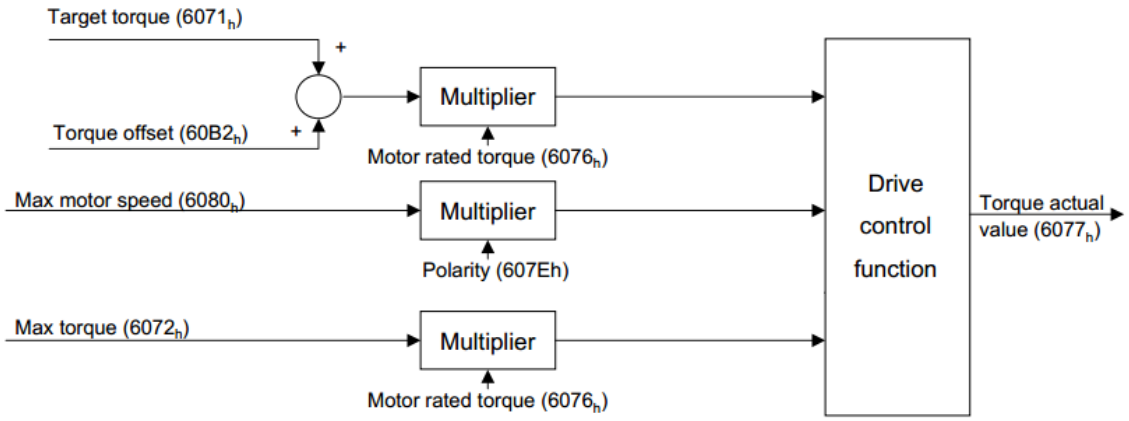


图 6-31

6.11.2相关对象

在该模式下需要注意下项对象：

表 6-30

对象索引	描述
$605A_h$	快速停机方式选择
$605D_h$	暂停方式选择
6071_h	设置目标转矩（0.1%）
6072_h	整个斜坡(加速、保存转矩、制动)上的最大转矩（0.1%）
6073_h	最大允许电流（0.01A）
6080_h	电机的最大转速（rpm）
$60B2_h$	转矩偏置（0.1%）
6088_h	转矩斜坡类型（0-斜坡，2-无）
6077_h	转矩矩实际值（0.1%）

6.11.3控制指令与状态信息

启用

启用该模式，必须在对象 2002_h:01_h 中设定值为"0"和对象 6060_h (Modes Of Operation)中设定值为"10"。

控制字

在循环同步转矩模式下，对象 **6040_h** (Controlword)中的位无特别功能，通用位的定义参见 4.1.2 控制字章节。

状态字

15	14	13	12	11	10	9	0
(see 4.1.3)		reserved	Target torque ignored	(see 4.1.3)	reserved	(see 4.1.3)	
MSB							LSB

在循环同步转矩模式下，对象 **6041**$_h$ (Statusword)中的下述位具有特别的功能:

表 6-31

位	值	含义
12	0	目标转矩将被舍弃
	1	目标转矩当作规划器输入

6.11.4功能描述

此模式下，上位控制器将计算好的目标转矩 6071$_h$ 周期性同步的发送给伺服驱动器。

6.11.5配置举例

- 设置模式
  写 2002$_h$:01$_h$=0、运行模式 6060$_h$=0x0A，使其工作在循环同步转矩模式；
  注：切换模式时，电机要处于失能状态
- 写控制字
  写控制字 6040$_h$=0x06→0x07→0x0F，电机运行；
- 上位机按照同步周期发送目标转矩 6071$_h$ (单位 0.1%)

6.12 NiMotion 模式

6.12.1概述

NiMotion 模式区别于 CIA402 模式，没有状态机管理,通过多功能端子配置的参数进行位置、速度、转矩控制，包括 NiMotion 位置模式，NiMotion 速度模式、NiMotion 转矩模式、NiMotion 开环模式、多段位置模式和多段速度模式。2002_h:01_h（控制模式选择）用于确定伺服处于哪种工作模式，具体对应关系见 6.1 控制模式概述

6.13 NiMotion 位置模式

6.13.1结构图

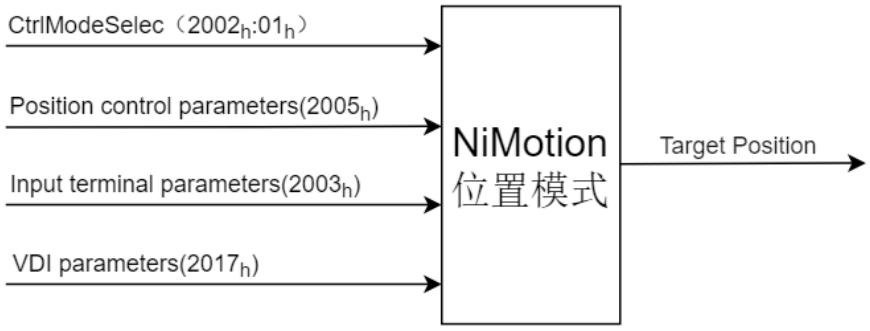


图 6-32

6.13.2相关对象

在该模式下需要注意下述对象：

表 6-32

对象索引	描述
2002_h:01_h	运行模式选择
2005_h	2005_h:01_h：位置指令来源，0-脉冲，1-步进量，2-多段位置 2005_h:05_h：步进量设置（编码器单位）
2017_h	虚拟输入端子功能配置（详见：“7.1.1 数字量输入”）
2003_h	实体输入端子功能配置（详见：“7.1.1 数字量输入”） 需要注意的是：不能同时有多路输入端子配置为同一种开关，否则会报端子设置故障

6.13.3控制指令与状态信息

该模式下没有状态机管理，电机通过端子使能。

启用

该模式运行前提：一体化中压伺服电机切换至 NiMotion 位置模式（2002_h:01_h 写 1）。

1. 位置来源选择：
   对象(2005_h:01_h)为位置指令来源(2005_h:01_h)，含义：0-脉冲，1-步进量，2-多段位置；
2. 设置多功能端子(实体端子和虚拟端子都适用，端子设置详见“7.1 数字输入和输出”)
   若设置的位置指令来源为 1，配置一路输入端子为电机使能，并根据实际配置其有效的逻辑电

平，默认低电平有效；设置另一路输入端子为步进量使能，根据实际配置其有效的逻辑电平，默认低电平有效；
若设置的位置指令来源为 0（外部脉冲给定），除设置电机使能的端子，还需要设置输入端子 DI1 和 DI2 为相应的脉冲输入功能；

3. 位置设置
   若选择位置指令来源为 1，则需要设置步进量给定值，写入到对象 2005_h:05_h；
   若选择位置指令来源为 0，则需要从输入端子 DI1 和 DI2 输入脉冲信号；
4. 运行
   若选择位置指令来源为 1，通过端子使能电机，再通过端子使能步进量信号，则电机行进（2005_h:05_h）设置的距离（单位：编码器单位），每使能一次步进量，电机行进一次；
   若选择位置指令来源为 0，根据设置的电机使能端子，使能电机，电机按照输入端子的脉冲信号运行；

6.13.4功能描述

该模式下，电机将根据端子的输入信号行进一段可控制的距离。

6.13.5配置举例

步进量给定位置控制

- 参数设置
  设置为 NiMotion 位置模式：2002_h:01_h=1；
  设置位置指令来源为步进量：2005_h:01_h=1；
  设置步进量：2005_h:05_h = 50(用户单位)；
  设置伺服使能：2003_h:03_h=1、逻辑为低电平有效：2003_h:04_h=0；
  设置步进量使能：2003_h:05_h=20、逻辑为下降沿有效：2003_h:06_h=3；
  发送： 601 2B 02 20 01 01 00 00 00 (设置为 NiMotion 位置模式)
  发送： 601 2B 05 20 01 01 00 00 00 (设置位置指令来源为步进量)
  发送： 601 2B 05 20 05 32 00 00 00 (设置步进量为 50)
  发送： 601 2B 03 20 03 01 00 00 00 (设置 DI1 功能为伺服使能)
  发送： 601 2B 03 20 04 00 00 00 00 (设置 DI1 逻辑为低电平有效)
  发送： 601 2B 03 20 05 14 00 00 00 (设置 DI2 功能为步进量使能)
  发送： 601 2B 03 20 06 03 00 00 00 (设置 DI2 逻辑为低电平有效)
- 运行
  电机使能：DI1 输入低电平；
  步进量使能：DI2 输入一个下降沿，步进一段距离，每输入一个下降沿都会步进一段距离。

脉冲给定位置控制

参数设置:

- 设置为 NiMotion 位置模式 2002_h：01_h($00B1_h$)=1

发送：01 10 00 B1 00 01 02 00 00（设置为 NiMotion 位置模式）

- 设置位置指令来源为脉冲：2005_h：01_h($010D_h$)=0

发送：01 10 01 0D 00 01 02 00 00（设置位置指令来源为脉冲）

- 设置输入端子:
  DI1 脉冲输入：2003_h：03_h($00D5_h$)=42
  发送：01 10 00 D5 00 01 02 00 2A（设置 DI1 为脉冲输入）

DI2 脉冲输入方向：2003_h：$05_h(00D7_h)$=43
发送：01 10 00 D7 00 01 02 00 2B（设置 DI2 为脉冲输入方向）
DI3 功能号设置为电机使能：
功能选择为步进使能：2003_h：$07_h(00D9_h)$ =1
发送：01 10 00 D9 00 01 02 00 01（设置 DI3 为步进使能）
逻辑选择低电平有效：2003_h：$08_h(00DA_h)$ =0
发送：01 10 00 DA 00 01 02 00 00（设置 DI3 逻辑为低电平有效）

运行：

- 电机使能：DI3 输入低电平
- 脉冲输入控制：端子 DI1 和 DI2 输入脉冲，电机按照输入的脉冲和方向进行位置控制

6.14 NiMotion 速度模式

6.14.1结构图

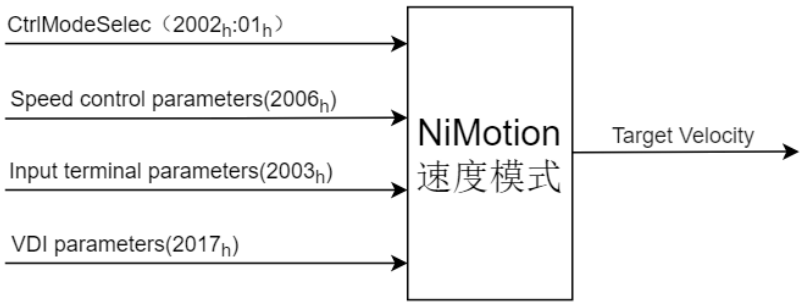


图 6-33

6.14.2相关对象

在该模式下需要注意下述对象：

表 6-33

对象索引	描述
2000_h:$0F_h$	最大转速，rpm
2002_h:01_h	运行模式选择
2006_h	2006_h:01_h : NiMotion 速度模式主速度给定来源，0-数字给定，3-占空比给定（20Hz-20kHz，推荐 1kHz），4-50%占空比调速给定（20Hz-20kHz，推荐 1kHz） 2006_h:02_h : NiMotion 速度模式辅速度给定来源，0-数字给定，3-多段速度 2006_h:03_h : NiMotion 速度模式速度指令选择，0-主速度给定，1-辅速度给定，2-主速度和辅速度给定（默认 0-主速度给定） 2006_h:04_h : 速度指令数字给定值，单位 rpm 2006_h:07_h : 速度指令加速斜坡时间常数，单位 ms，表示从 0rpm 加速到 1000rpm 所用的时间。 2006_h:08_h : 速度指令减速斜坡时间常数，单位 ms
2017_h	虚拟输入端子功能配置（详见：“7.1.1 数字量输入”）
2003_h	实体输入端子功能配置（详见：“7.1.1 数字量输入”） 需要注意的是：不能同时有多路输入端子配置为同一种开关，否则会报端子设置故障

6.14.3控制指令与状态信息

该模式下没有状态机管理，电机通过端子使能。

启用

该模式运行前提：一体化中压伺服电机切换至 NiMotion 速度模式（2002_h:01_h 设置为 2）。

1. 速度来源选择：
   对象为主速度指令来源(2006_h:01_h)，含义：0-数字给定，3-占空比给定，4-50%占空比调速给定；
   对象为辅速度指令来源(2006_h:02_h)，含义：0-数字给定，3-多段速度；
   通过速度指令选择(2006_h:03_h)实际生效的是主速度指令（默认生效的）、辅速度指令或主辅速度指令。
2. 设置多功能端子(实体端子和虚拟端子都适用，端子设置详见“7.1 数字输入和输出”)：
   配置一路输入端子为电机使能，并根据实际配置其有效的逻辑电平，默认低电平有效。
   若上一步设置的主速度指令来源为 3（占空比给定），速度指令选择(2006_h:03_h)为 0，则需要设置相应的输入端子 DI1 和 DI2 为占空比输入和占空比方向的功能；
   若上一步设置的主速度指令来源为 4（50%占空比调速给定），速度指令选择(2006_h:03_h)为 0，则需要设置相应的输入端子 DI1 为占空比输入的功能；
3. 速度、加速度和最大速度设置
   若选择主速度指令来源为 0-数字给定，则需要设置速度给定值，写入到对象 2006_h:04_h；
   若选择主速度指令来源为 3-占空比给定，则需要从 DI1(占空比)输入脉冲信号和 DI2(方向)输入方向信号，100%占空比对应最大转速(2000_h:$0F_h$)，0%占空比对应速度 0；
   若选择主速度指令来源为 4-50%占空比调速给定，则需要从 DI1(占空比)输入脉冲信号，0~50%对应-限制转速(2006_h:$0B_h$)~0，50%~100%对应 0~+限制转速(2006_h:$0A_h$)；
   配置加减速度 2006_h:07_h 和 2006_h:08_h
4. 运行
   根据设置的电机使能端子，使能电机，电机按照设置的速度运行。

6.14.4功能描述

该模式下，电机将根据端子的输入或者数字量给定运行至相应的速度。

6.14.5配置举例

实现数字给定调速：

- 参数设置
  设置为 NiMotion 速度模式：2002_h:01_h=2；
  设置主速度指令来源为 0（数字给定）：2006_h:01_h=0，设置速度指令选择 2006_h:03_h=0；
  设置加速斜坡时间常数为 100ms：2006_h:07_h=100(单位 ms)；
  设置减速斜坡时间常数为 100ms：2006_h:08_h=100(单位 ms)；
  设置数字给定为 60rpm，2006_h:04_h=60(单位 rpm)；
  设置 DI1 端子：
  功能选择为伺服使能：2003_h:03_h =1；
  逻辑选择低电平有效：2003_h:04_h =0；

  发送： 601 2B 02 20 01 02 00 00 00 (设置为 NiMotion 速度模式)
  发送： 601 2B 06 20 01 00 00 00 00 (设置主速度指令来源为 0)
  发送： 601 2B 06 20 03 00 00 00 00 (设置速度指令为主速度给定)

发送： 601 2B 06 20 07 64 00 00 00 (设置加速斜坡时间常数为 100ms)
发送： 601 2B 06 20 08 64 00 00 00 (设置减速斜坡时间常数为 100ms)
发送： 601 2B 06 20 04 3C 00 00 00 (设置数字给定为 60rpm)
发送： 601 2B 03 20 03 01 00 00 00 (设置 DI1 功能为伺服使能)
发送： 601 2B 03 20 04 00 00 00 00 (设置 DI1 逻辑为低电平有效)

- 运行：
  DI1 输入低电平，电机按照数字给定（2006_h:04_h）调速

实现占空比输入调速：

- 参数设置：
  设置速度模式为 2（NiMotion 速度）：2002_h:01_h=2；
  设置主速度指令来源为 3（占空比）：2006_h:01_h=3，设置速度指令选择 2006_h:03_h=0；
  设置加速斜坡时间常数为 100ms：2006_h:07_h=100(单位 ms)；
  设置减速斜坡时间常数为 100ms：2006_h:08_h=100(单位 ms)；
  设置最大速度为 3000rpm: 2000_h:$0F_h$=3000(单位 rpm)；
  DI1 占空比输入：2003_h:03_h=44；
  DI2 占空比方向输入：2003_h:05_h=45；
  DI3 功能号设置为伺服使能：
  功能选择为伺服使能 2003h:07h =1；
  逻辑选择低电平有效 2003h:08h =0；
  发送： 601 2B 02 20 01 02 00 00 00 (设置为 NiMotion 速度模式)
  发送： 601 2B 06 20 01 03 00 00 00 (设置主速度指令来源为 3)
  发送： 601 2B 06 20 03 00 00 00 00 (设置速度指令为主速度给定)
  发送： 601 2B 06 20 07 64 00 00 00 (设置加速斜坡时间常数为 100ms)
  发送： 601 2B 06 20 08 64 00 00 00 (设置减速斜坡时间常数为 100ms)
  发送： 601 2B 00 20 0F B8 0B 00 00 (设置最大速度为 3000rpm)
  发送： 601 2B 03 20 03 2C 00 00 00 (设置 DI1 功能为占空比输入)
  发送： 601 2B 03 20 05 2D 00 00 00 (设置 DI2 功能为占空比方向输入)
  发送： 601 2B 03 20 07 01 00 00 00 (设置 DI3 功能为伺服使能)
  发送： 601 2B 03 20 08 00 00 00 00 (设置 DI3 逻辑为低电平有效)
- 运行：
  DI1 输入一定占空比的方波，DI3 输入低电平使能电机，电机按照输入的占空比调速。

6.15 NiMotion 转矩模式

6.15.1结构图

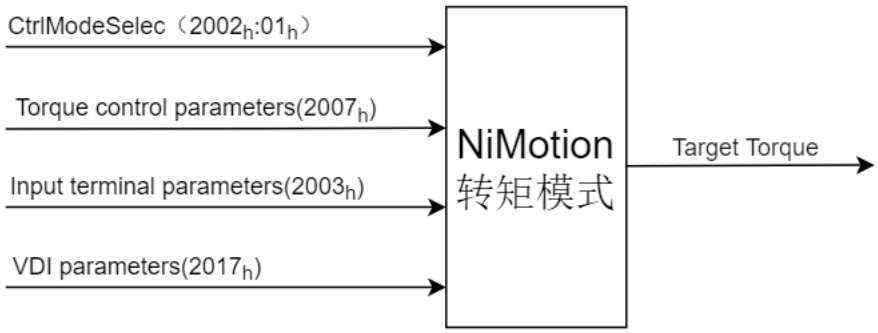


图 6-34

6.15.2相关对象

在该模式下需要注意下述对象：

表 6-34

对象索引	描述
2002h:01h	运行模式选择
2007h	2007h:01h : NiMotion 转矩模式主转矩给定来源，0-数字给定； 2007h:02h : NiMotion 转矩模式辅转矩给定来源，0-数字给定； 2007h:03h : NiMotion 转矩模式转矩指令选择，0-主转矩给定，1-辅转矩给定，2-主转矩和辅转矩给定（默认 0）； 2007h:04h : 转矩指令数字给定值(0.1%) 2007h:0Ah ： 正内部转矩限制（0.1%） 2007h:0Bh : 反内部转矩限制（0.1%） 2007h:10h : 转矩控制正向速度限制值（rpm） 2007h:11h : 转矩控制反向速度限制值（rpm）
2017h	虚拟输入端子功能配置（详见：“7.1.1 数字量输入”）
2003h	实体输入端子功能配置（详见“7.1.1 数字量输入”） 需要注意的是：不能同时有多路输入端子配置为同一种开关，否则会报端子设置故障

6.15.3控制指令与状态信息

该模式下没有状态机管理，电机通过端子使能。

启用

该模式运行前提：一体化中压伺服电机切换至 NiMotion 转矩模式（2002 h:01h 设置为 3）。

1. 转矩来源选择：
   对象为主转矩给定来源(2007h:01h)，含义：0-数字给定；
   对象为辅转矩给定来源(2007h:02h)，含义：0-数字给定；
   通过转矩指令选择(2007h:03h)实际生效的是主转矩指令（默认生效的）、辅转矩指令或主辅转矩指令。

2. 设置多功能端子(实体端子和虚拟端子都适用，端子设置详见“7.1 数字输入和输出”)：
   配置一路输入端子为电机使能，并根据实际配置其有效的逻辑电平，默认低电平有效
3. 转矩给定和转矩、速度限制设置
   选择速度指令来源为数字给定，则需要设置转矩给定值，写入到对象 2007h:04h；
   配置正反内部转矩限制 2007h:0Ah 和 2007h:0Bh
   配置正反向速度限制值 2007h:10h 和 2007h:11h
4. 运行
   根据设置的电机使能端子，使能电机，电机按照设置的转矩运行。

6.15.4功能描述

该模式下，电机将通过实体或者虚拟端子的使能控制和转矩数字量给定运行至相应的转矩。当电机的运行速度超过速度限幅（正向速度限制值 $2007_h:10_h$ 和反向速度限制值 $2007_h:11_h$）设定的值时，自动转为速度模式控制并控制当前速度在速度限幅之内。当检测到给定的目标转矩小于当前速度的平均力矩时，伺服电机退出速度控制恢复成转矩模式控制。

6.15.5配置举例

- 参数设置
  设置为 NiMotion 转矩模式：$2002_h:01_h=3$；
  设置主转矩指令来源为 0（数字给定）：$2007_h:01_h=0$；
  设置速度指令选择为主转矩指令：$2007_h:03_h=0$；
  设置正反内部转矩限制为 100%：$2007_h:0A_h=1000$ 和 $2007_h:0B_h=1000$(单位 0.1%)；
  设置正反向速度限制值为 3000rpm：$2007_h:10_h=3000$ 和 $2007_h:11_h=3000$(单位 rpm)；
  设置数字给定为 100%，$2007_h:04_h=1000$(单位 0.1%)；
  设置 DI1 端子：
  功能选择为伺服使能 $2003_h:03_h=1$；
  逻辑选择低电平有效 $2003_h:04_h=0$；
  发送： 601 2B 02 20 01 03 00 00 00 (设置为 NiMotion 转矩模式)
  发送： 601 2B 07 20 01 00 00 00 00 (设置主转矩指令来源为 0)
  发送： 601 2B 07 20 03 00 00 00 00 (设置转矩指令为主转矩给定)
  发送： 601 2B 07 20 0A E8 03 00 00 (设置正内部转矩限制为 100%)
  发送： 601 2B 07 20 0B E8 03 00 00 (设置反内部转矩限制为 100%)
  发送： 601 2B 07 20 10 B8 0B 00 00 (设置正向速度限制值为 3000rpm)
  发送： 601 2B 07 20 11 B8 0B 00 00 (设置反向速度限制值为 3000rpm)
  发送： 601 2B 07 20 04 E8 03 00 00 (设置数字给定为 100%)
  发送： 601 2B 03 20 03 01 00 00 00 (设置 DI1 功能为伺服使能)
  发送： 601 2B 03 20 04 00 00 00 00 (设置 DI1 逻辑为低电平有效)

- 运行
  DI1 输入低电平，电机按照数字给定（$2007_h:04_h$）的转矩运行。

6.16 多段位置模式

6.16.1结构图

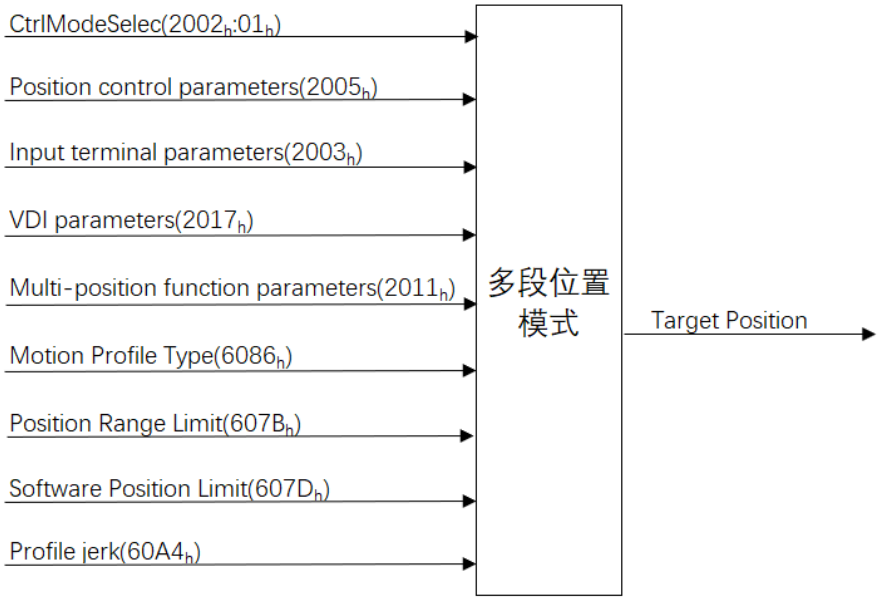


图 6-35

6.16.2相关对象

在该模式下需要注意下述对象：

表 6-35

对象索引	描述
2002h:01h	运行模式选择
2005h	2005h:01h：位置指令来源，0-脉冲，1-步进量，2-多段位置 2005h:05h：步进量设置（编码器单位）
2017h	虚拟输入端子功能配置（详见：“7.1.1 数字量输入”）
2003h	实体输入端子功能配置（详见：“7.1.1 数字量输入”） 需要注意的是：不能同时有多路输入端子配置为同一种开关，否则会报端子设置故障
2011h	多段位置功能参数组
607Dh	目标位置的限制（用户单位）
6086h	选择规划器曲线即斜坡的类型， 若值为"0"，则不会对冲击(加加速度)进行限制，即梯型曲线； 若值为"3"，则将用 60A4h:01h-02h 中的值来限制冲击(加加速度)，即 S 型曲线，本设备只使用了 01h 和 02h 索引。
60A4h	轮廓加加速，具体实现过程见 6.3.2

6.16.3控制指令与状态信息

该模式下没有状态机管理，电机通过端子使能。

启用

该模式运行前提：一体化中压伺服电机切换至 NiMotion 位置模式（2002_h:01_h 写 1）。

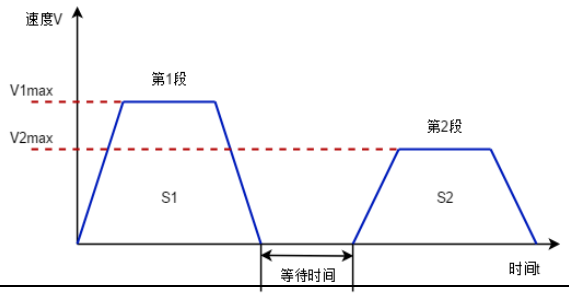
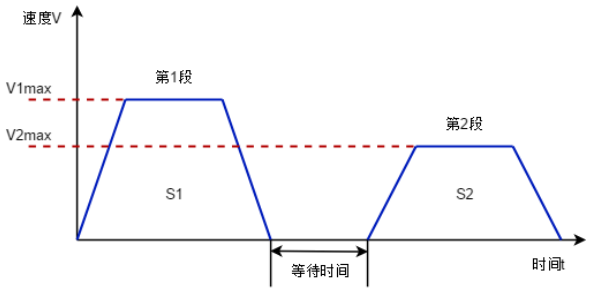
1. 位置来源选择：
   对象(2005_h:01_h)为位置指令来源(2005_h:01_h)，含义：0-脉冲，1-步进量，2-多段位置；
2. 设置多功能端子(实体端子和虚拟端子都适用，端子设置详见“7.1 数字输入和输出”)
   设置位置指令来源为 2，配置一路输入端子为电机使能，并根据实际配置其有效的逻辑电平，默认低电平有效；设置另一路输入端子为多段使能(功能号 28)，根据实际配置其有效的逻辑电平，默认低电平有效；
3. 位置设置
   通过多段位置功能参数组(2011_h)设定相应的运行方式和各段的运行参数。
4. 运行
   先通过一路端子使能电机，再通过另一路端子使能多段指令，电机则按照多段位置功能参数组(2011_h)设定的运行方式和各段的运行参数运行。

6.16.4功能描述

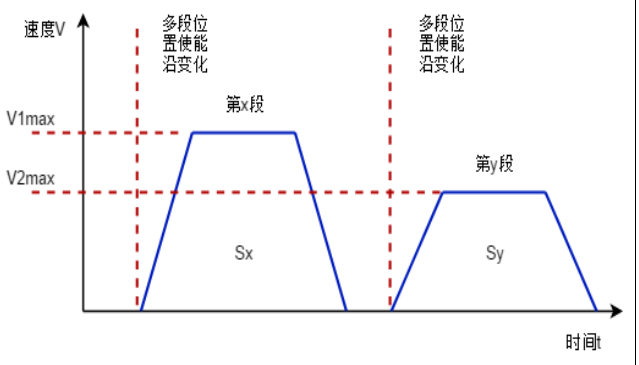
多段位置模式有 3 种运行方式，分别是单次运行、循环运行和 DI 切换运行。使用多段位置功能时，必须分别设置 DI 端口为伺服使能(功能号 1)和多段使能(功能号 28)；每段运行期间，必须保证伺服使能有效；非 DI 切换运行模式下，除了伺服使能有效，必须保证多段使能有效，如果关闭了多段使能，伺服将放弃本段未发送的位移指令并停机。

各运行方式的具体描述如下表所示：

表 6-36

运行方式	说明	运行曲线
单次运行 2011_h:01_h=0	第 1 段到第 16 段运行 1 次； 段号自动递增切换； 段与段之间可设等待时间； 多段使能为电平有效。	
循环运行 2011_h:01_h=1	2011_h:06_h 设置的起点段到 2011_h:02_h 设置的终点段运行 2011_h:04_h 设置的次数； 段号自动递增切换； 段与段之间可设等待时间； 多段使能为电平有效； 注：如果终点段的设置值小于起点段，则第 1 段至第 16 段循环一次。	

<table>
<tr><th>运行方式</th><th>说明</th><th>运行曲线</th></tr>
<tr>
<td>DI 切换运行
2011h:01h=2

注：实体端子和虚拟端子可以组合使用，且其组合必须为 4 位；如：实体端子选择 DI1=6,DI2=7，
虚拟端子 VI1=8,VI2=9</td>
<td>位置段号切换由多功能号 6、7、8、9 组成的 4 位二进制数对应的十进制 0~15 决定；
段与段之间设置的等待时间无效；
多段使能为沿变化有效；
段号与多功能号关系对应如下：
<table>
<tr><th>Fun 9</th><th>Fun 8</th><th>Fun 7</th><th>Fun 6</th><th>段号</th></tr>
<tr><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td></tr>
<tr><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>2</td></tr>
<tr><td colspan="5">…..</td></tr>
<tr><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>16</td></tr>
</table>
</td>
<td>
</td>
</tr>
</table>

6.16.5配置举例

多段位置-单次运行控制

- 参数设置

  设置为 NiMotion 位置模式：2002h:01h=1；

  设置位置指令来源为多段位置：2005h:01h=2；

  设置多段位置功能参数组：

  多段位置运行方式：2011h:01h = 0(单次运行)；

  位置指令类型选择：2011h:05h = 0(相对位移)；

  第 1 段位移的运行参数：

  移动位移 2011h:07h = 10000(用户单位)，最大允许速度 2011h:08h =500(单位 rpm)，加减速时间 2011h:09h = 500(单位 ms)，位移完成后等待时间 2011h:0Ah =1000(单位 ms)

  第 2 段至第 16 段参照第 1 段位移的运行参数设置；

  设置电机使能：2003h:03h=1、逻辑为低电平有效：2003h:04h=0；

  设置多段使能：2003h:05h=28、逻辑为低电平有效：2003h:06h=0；

  发送： 601 2B 02 20 01 01 00 00 00 (设置为 NiMotion 位置模式)

  发送： 601 2B 05 20 01 02 00 00 00 (设置位置指令来源为多段位置)

  发送： 601 2B 11 20 01 00 00 00 00 (设置多段位置运行方式为单次运行)

  发送： 601 2B 11 20 05 00 00 00 00 (设置位置指令类型为相对位移)

  发送： 601 23 11 20 07 10 27 00 00 (设置第 1 段移动位移为 10000)

  发送： 601 2B 11 20 08 F4 01 00 00 (设置第 1 段最大速度为 500rpm)

  发送： 601 2B 11 20 09 F4 01 00 00 (设置第 1 段加减速时间为 500ms)

  发送： 601 2B 11 20 0A E8 03 00 00 (设置第一段位移完成等待时间为 1000ms)

  发送： 601 2B 03 20 03 01 00 00 00 (设置 DI1 功能为伺服使能)

  发送： 601 2B 03 20 04 00 00 00 00 (设置 DI1 逻辑为低电平有效)

  发送： 601 2B 03 20 05 1C 00 00 00 (设置 DI2 功能为多段使能)

  发送： 601 2B 03 20 06 00 00 00 00 (设置 DI2 逻辑为低电平有效)

- 运行

电机使能：DI1 输入低电平；
多段使能，DI2 输入低电平，电机按照 2011_h 多段位置功能参数组设定的运行方式和运行参数运行。

6.17 多段速度模式

6.17.1结构图

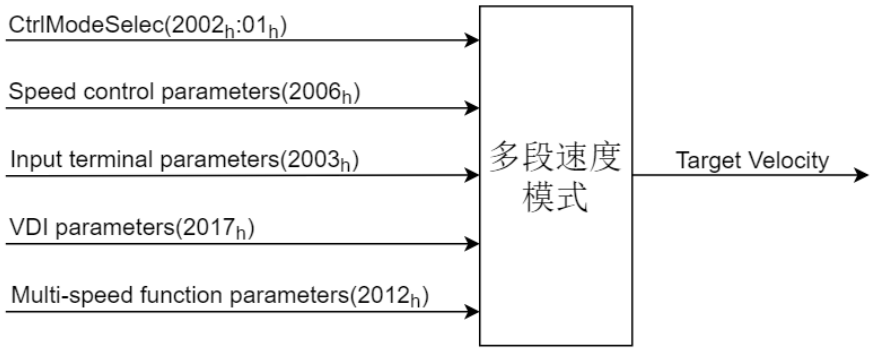


图 6-36

6.17.2相关对象

在该模式下需要注意下述对象：

表 6-37

对象索引	描述
2002_h:01_h	运行模式选择
2006_h	2006_h:01_h : NiMotion 速度模式主速度给定来源，0-数字给定，3-占空比给定（20Hz-20kHz，推荐 1kHz） 2006_h:02_h : NiMotion 速度模式辅速度给定来源，0-数字给定，3-多段速度 2006_h:03_h ：NiMotion 速度模式速度指令选择，0-主速度给定，1-辅速度给定，2-主速度和辅速度给定（默认 0） 2006_h:04_h ：速度指令数字给定值，单位 rpm 2006_h:07_h ：速度指令加速斜坡时间常数，单位 ms，表示从 0rpm 加速到 1000rpm 所用的时间。 2006_h:08_h ：速度指令减速斜坡时间常数，单位 ms
2017_h	虚拟输入端子功能配置（详见：“7.1.1 数字量输入”）
2003_h	实体输入端子功能配置（详见：“7.1.1 数字量输入”） 需要注意的是：不能同时有多路输入端子配置为同一种开关，否则会报端子设置故障
2012_h	多段速度功能参数组

6.17.3控制指令与状态信息

该模式下没有状态机管理，电机通过端子使能。

启用

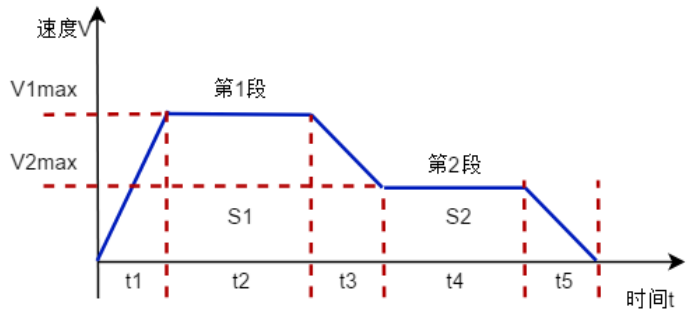
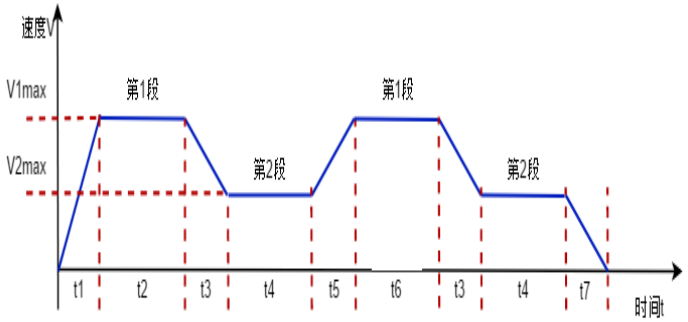
该模式运行前提：一体化中压伺服电机切换至 NiMotion 速度模式（2002 h:01h 设置为 2）。

1. 速度来源选择：
   对象为辅速度指令来源(2006h:02h)，含义：0-数字给定，3-多段速度；
   通过速度指令选择(2006h:03h)实际生效的是主速度指令、辅速度指令或主辅速度指令。
2. 设置多功能端子(实体端子和虚拟端子都适用，端子设置详见“7.1 数字输入和输出”)：
   配置一路输入端子为电机使能，并根据实际配置其有效的逻辑电平，默认低电平有效；配置另一路输入端子为多段使能(功能号 28)，根据实际配置其有效的逻辑电平，默认低电平有效。
3. 速度设置
   通过多段速度功能参数组(2012h)设定相应的运行方式和各段的运行参数
4. 运行
   通过一路端子使能电机，再通过另一路端子使能多段指令，电机则按照多段速度功能参数组(2012h)设定的运行方式和各段的运行参数运行

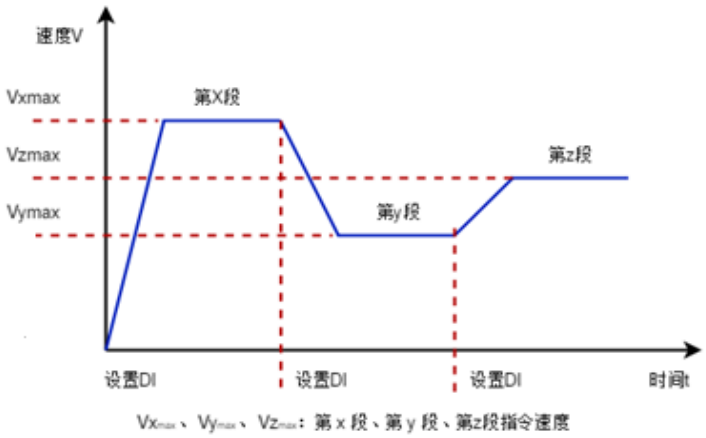
6.17.4功能描述

多段速度模式有 3 种运行方式，分别是单次运行、循环运行和 DI 切换运行。使用多段速度功能时，必须分别设置 DI 端口为伺服使能(功能号 1)和多段使能(功能号 28)；每段运行期间，必须保证伺服使能有效；非 DI 切换运行模式下，除了伺服使能有效，必须保证多段使能有效，如果关闭了多段使能，伺服电机将无法进行多段速度切换。
各运行方式的具体描述如下表所示：

表 6-38

运行方式	说明	运行曲线
单次运行 2012h:01h=0	第 1 段到第 16 段运行 1 次； 段号自动递增切换； 多段使能为电平有效。	 V1max、V2max：第 1 段、第 2 段指令速度 第1段运行时间为 t1+t2，第2段运行时间为 t3+t4，以此类推
循环运行 2012h:01h=1	第 1 段到 2012h:02h 设置的终点段运行 2012h:03h 设置的次数；段号自动递增切换； 多段使能为电平有效。	 V1max、V2max：第 1 段、第 2 段指令速度 第1段运行时间为 t1+t2，第2段运行时间为 t3+t4，以此类推

<table>
<tr><th>运行方式</th><th>说明</th><th>运行曲线</th></tr>
<tr><td rowspan="2">DI 切换运行
2012h:01h=2

注：实体端子和虚拟端子可以组合使用，且其组合必须为 4 位；如：实体端子选择 DI1=6,DI2=7
虚拟端子 VDI1=8,VDI2=9</td><td>速度段号切换由多功能号 6、7、8、9 组成的 4 位二进制数对应的十进制 0~15 决定；
伺服使能有效即可持续运行；
每段速度指令运行时间仅由速度段号切换间隔时间决定；
多段使能为沿变化有效。</td><td>
</td></tr>
<tr><td>段号与多功能号关系对应表</td><td>
<table>
<tr><th>Fun9</th><th>Fun 8</th><th>Fun7</th><th>Fun6</th><th>段号</th></tr>
<tr><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td></tr>
<tr><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>2</td></tr>
<tr><td colspan="5">…..</td></tr>
<tr><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>16</td></tr>
</table>
</td></tr>
</table>

6.17.5配置举例

多段速度-单次运行控制

- 参数设置：

  设置为 NiMotion 速度模式 2002h:01h=2；

  设置速度指令来源为多段速度：2006h:02h=3，2006h:03h=1；

  设置多段速度功能参数组：

  多段速度运行方式 2012h:01h = 0(单次运行)；

  第 1 段速度的运行参数：

  速度指令 2012h:0Ch = 500(单位 rpm)，指令运行时间 2012h:0Dh =2000(单位 ms)，

  加减速时间 2012h:0Eh = 500(单位 ms)；

  第 2 段至第 16 段的运行参数参照第 1 段速度的运行参数设置；

  设置电机使能：2003h:03h=1、逻辑为低电平有效：2003h:04h=0；

  设置多段使能：2003h:05h=28、逻辑为低电平有效：2003h:06h=0。

  发送： 601 2B 02 20 01 02 00 00 00 (设置为 NiMotion 速度模式)

  发送： 601 2B 06 20 02 03 00 00 00 (设置辅速度指令来源为多段速度)

  发送： 601 2B 06 20 03 01 00 00 00 (设置主速度指令为辅速度指令给定)

  发送： 601 2B 12 20 01 00 00 00 00 (设置多段位置运行方式为单次运行)

  发送： 601 2B 12 20 0C F4 01 00 00 (设置第 1 段速度为 500rpm)

  发送： 601 2B 12 20 0D D0 07 00 00 (设置第 1 段运行时间为 2000ms)

  发送： 601 2B 12 20 0E F4 01 00 00 (设置第 1 段加减速时间为 500ms)

  发送： 601 2B 03 20 03 01 00 00 00 (设置 DI1 功能为伺服使能)

  发送： 601 2B 03 20 04 00 00 00 00 (设置 DI1 逻辑为低电平有效)

  发送： 601 2B 03 20 05 1C 00 00 00 (设置 DI2 功能为多段使能)

  发送： 601 2B 03 20 06 00 00 00 00 (设置 DI2 逻辑为低电平有效)

- 运行：
  电机使能：DI1 输入低电平；
  多段使能，DI2 输入低电平，电机按照 2012_h 多段速度功能参数组设定的运行方式和各段的运行参数运行。

7 特殊功能

7.1 数字输入和输出

一体化中压伺服电机具有输入与输出的接口。 集成的数字量输入功能用于连接辅助运动控制的传感器，如限位微动开关，光电开关，霍尔传感器等。数字量输出功能可输出 8mA 电流，以驱动固态继电器或指示灯等。

7.1.1数字量输入

表 7-1 相关对象设置

对象索引	描述
2003_h	实体输入端子功能配置
2017_h	虚拟输入端子功能配置
$200C:07_h$	虚拟数字输入使能，0-禁用，1-使能
$2031_h:01_h$	通信给定 VDI 虚拟电平
$200B_h:05_h$	实体端子对应的实际电平状态（bit0-DI1~bit3-DI4）

控制指令

此设备数字量输入实体端子最多为 3 个；

通信虚拟输入端子，通过 2017_h 参数组设置使用。$2031_h:01_h$ 为通信设置虚拟端子对应电平的状态（bit0-VDI1~bit15-VDI16）。

- **实体端子**

  特殊功能选择

  具体取值如下表：

表 7-2

功能号	功能定义
0	无定义
1	伺服使能
2	报警复位
3	增益切换
6	多段运行指令切换 1
7	多段运行指令切换 2
8	多段运行指令切换 3
9	多段运行指令切换 4
12	暂停
14	正向超程开关
15	反向超程开关
20	步进量使能
28	多段使能
31	原点开关
33	设置原点
36	模拟量输入位置/速度/转矩控制方向

功能号	功能定义
38	清除故障历史
39	清除上电时间
40	正交脉冲输入 A（固定 DI1）
41	正交脉冲输入 B（固定 DI2）
42	脉冲输入（固定 DI1）
43	脉冲输入方向（固定 DI2）
44	占空比输入（固定 DI1）
45	占空比输入方向（固定 DI2）

端子逻辑选择

多功能端子逻辑选择通过 **2003**$_h$（实体输入端子）参数组设置使用。具体取值如下表：

表 7-3

设定值	逻辑定义
0	低电平有效
1	高电平有效
2	上升沿有效
3	下降沿有效
4	上升下降沿均有效

注：

1、“1-伺服使能”只在 NiMotion 模式下有效，等效于 402 模式下对 6040$_h$ 写使能控制字。

2、不同端子不能设置相同的功能号，若设置有误则会报参数错误故障。

3、若工作模式设置为 CiA402 的 HM 模式，没有设置 14、15 和 31 功能号也会报参数故障。

4、端子功能和逻辑选择设置为停机生效。

5、数字输入端仅每毫秒探测一次。无法处理输入端处少于 1ms 的信号变化

- **虚拟端子**

虚拟 VDI 端子特殊功能定义

具体取值如下表：

表 7-4

功能号	功能定义
0	无定义
1	伺服使能
2	报警复位
6	多段运行指令切换 1
7	多段运行指令切换 2
8	多段运行指令切换 3
9	多段运行指令切换 4
12	暂停
14	正向超程开关
15	反向超程开关
20	步进量使能
31	原点开关
33	设置零点
36	模拟量输入位置/速度/转矩控制方向
38	清除故障历史
39	清除上电时间

注：

1、“1-使能”“12-暂停”只在 NiMotion 模式下有效，等效于 402 模式下对 6040_h 写使能控制字。

虚拟 VDI 端子逻辑选择

多功能端子逻辑选择通过 2017_h（虚拟输入端子）参数组设置使用。具体取值如下表：

表 7-5

设定值	值的具体含义
0	高电平有效
1	上升沿有效

启用

一体化中压伺服电机虚拟 VDI 端子在索引 $200C_h$:07_h 为 1 时功能有效，$200C_h$:07_h 值为 0 关闭虚拟 DI 端子功能。通过 2017_h 子索引输入端子功能号和逻辑选择来进行启用，当逻辑选择有效时，相应功能号的功能有效。索引 2031_h:01_h 为虚拟输入端子对应的状态（bit0-VDI1~bit15-VDI16），只能通过通信方式给定，具体定义如下

表 7-6

位	15-7	6	5	4	3	2	1	0
描述	VDI16-VDI8	VDI7	VDI6	VDI5	VDI4	VDI3	VDI2	VDI1

举例

下面配置输入端子 DI1 为正限位开关

- 配置 DI1 为正限位开关，2003_h:03_h =14
- 逻辑选择为低电平有效，2003_h:04_h =0

7.1.2数字量输出

表 7-7 相关对象设置

2004_h	输出端子配置参数
$200B_h:06_h$	输出端子对应的实际电平状态（bit0-DO1）
$2031_h:02_h$	通信给定 DO 输出状态（bit0~DO）

控制指令

此设备数字量输出有 1 个可配置为数字量输出的 DO1，需要配置对象 2004_h。2004_h 子索引中其中一组 DoFunSelec 设置为 1 时，DO1 端口配置为输出，并且通过对象 2031_h：02_h 通信给定输出状态。

表 7-8 输出端子功能选择

功能号	功能定义
0	无定义
1	配置 DX1 为输出
2	电机运行停止
3	目标到达
4	报警输出
5	电机抱闸状态输出
6	外接制动电阻功能
30	制动器节电驱动输出

表 7-9 输出端子逻辑选择

设定值	逻辑定义
0	低电平有效
1	高电平有效

举例

例 1：配置 DO1 为用户控制并输出高电平：

- 配置 DO1 为输出，$2004_h:01_h$ =1;
- 配置 DO1 逻辑为高电平有效，$2004_h:02_h$ =1；
- 通信给定 DX1 输出电平，$2031_h:02_h$ = 0x01，此时 DO1 输出高电平

7.2 模拟量输入

7.2.1 模拟量位置控制

表 7-10 相关对象

对象索引	描述
2002_h:01_h	运行模式选择
2005_h	2005_h:01_h: 位置指令来源，3-模拟量控制方式 1，4-模拟量控制方式 2 2005_h:$2A_h$: AI1 死区判断时间窗口,单位 ms 2005_h:$2C_h$: 模拟量 10V 对应位置值(编码器单位)
2017_h	虚拟输入端子功能配置（详见：“7.1.1 数字量输入”）
2003_h	2003_h:17_h : AI1 偏置，单位 mV 2003_h:18_h : AI1 输入滤波时间常数，单位 ms 2003_h:19_h : AI1 死区，单位 mV，默认为 100mV 2003_h:$1A_h$: AI1 倍率，单位 0.001

启用

该模式下没有状态机管理，电机通过端子使能运行。
该模式运行前提：一体化中压伺服电机切换至 NiMotion 位置模式（2002_h:01_h 写 1）。

1. 位置来源选择：
   设置位置指令来源(2005_h:01_h)，含义：3-模拟量控制方式 1，4-模拟量控制方式 2；
2. 设置多功能端子(实体端子和虚拟端子都适用，端子设置详见“7.1 数字输入和输出”)
   配置一路输入端子为电机使能，并根据实际配置其有效的逻辑电平，默认低电平有效；
   若设置的位置指令来源为 3，则需要设置相应的输入端子 DI1 或 DI2 为模拟量输入位置控制方向功能(多功能号 36)。
3. 位置设置
   配置模拟量 10V 对应位置值(2005_h:$2C_h$)，该位置为电机绝对位置。
4. 运行
   通过一路端子使能电机,电机按照模拟量输入进行相应的位置运行。

注：模拟量位置控制是绝对位置控制，使用前需把当前位置清 0。

模拟位置控制方式

模拟量输入位置控制有两种方式：模拟量控制方式 1 和模拟量控制方式 2。

1. 模拟量控制方式 1：
   死区前的给定位置=符号(多功能号 36 电平对应) * 模拟量 10V 对应位置值 * (输入电压* AI1 倍率 + AI1 偏置)/10000，多功能号 36 有效为负方向，无效为正方向。

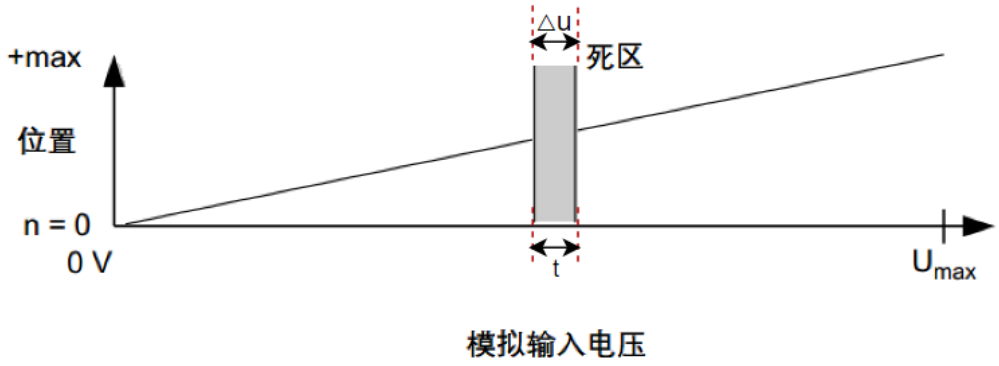


图 7-1

2. 模拟量控制方式 2：
输入电压 5~10V：死区前的给定位置=符号(多功能号 36 电平对应) *模拟量 10V 对应位置值 * (输入电压 * AI1 倍率 + AI1 偏置)/10000；
输入电压 0~5V：死区前的给定位置= -符号(多功能号 36 电平对应) *模拟量 10V 对应速度值 * (输入电压 * AI1 倍率 + AI1 偏置)/10000；

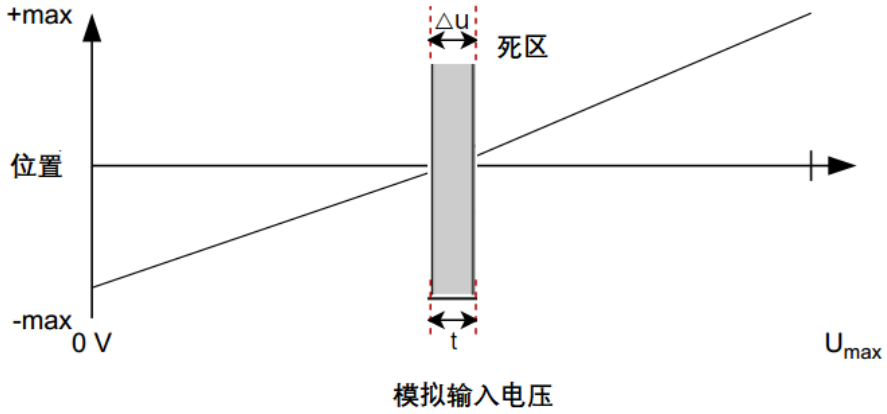


图 7-2

注：死区前的给定位置为经过输入滤波和倍率偏置后的模拟电压(△u/t)在 AI1 死区判断时间窗口(2005_h:$2A_h$)内变化连续大于 AI1 死区(2003_h:19_h)的设置值，否则给定位置保持上一时刻的值，通过该设置可以消除模拟电压抖动带来的位置抖动。

配置举例

- 参数设置
  设置为 NiMotion 位置模式：2002_h:01_h=1；
  设置位置指令来源为 3：2005_h:01_h=3；
  设置电机使能：2003_h:03_h=1、逻辑为低电平有效：2003_h:04_h=0；
  设置模拟量输入位置控制方向：2003_h:05_h=36、逻辑为下降沿有效：2003_h:06_h=3；
- 运行
  DI1 输入低电平，电机按照模拟量给定的位置运行，DI2 控制电机运转方向。

7.2.2 模拟量速度控制

表 7-11 相关对象

对象索引	描述
$2002_h:01_h$	运行模式选择
2006_h	$2006_h:01_h$: NiMotion 速度模式主速度给定来源，1-模拟量控制方式 1 $2006_h:02_h$: NiMotion 速度模式辅速度给定来源，1-模拟量控制方式 2 $2006_h:03_h$: NiMotion 速度模式速度指令选择，0-主速度给定，1-辅速度给定 $2006_h:04_h$: 速度指令数字给定值，单位 rpm $2006_h:07_h$: 速度指令加速斜坡时间常数，单位 ms，表示从 0rpm 加速到 1000rpm 所用的时间 $2006_h:08_h$: 速度指令减速斜坡时间常数，单位 ms $2006_h:0A_h$: 正向速度阈值，单位 rpm $2006_h:0B_h$: 反向速度阈值，单位 rpm
2017_h	虚拟输入端子功能配置（详见：“7.1.1 数字量输入”）
2003_h	$2003_h:17_h$: AI1 偏置，单位 mV $2003_h:18_h$: AI1 输入滤波时间常数，单位 ms $2003_h:19_h$: AI1 死区，单位 mV，默认为 100mV $2003_h:1A_h$: AI1 倍率，单位 0.001 $2003_h:1F_h$: 模拟量 10V 对应速度值，单位 rpm

启用

该模式下没有状态机管理，电机通过端子使能运行。

运行前提：一体化中压伺服电机切换至 NiMotion 速度模式（$2002_h:01_h$ 设置为 2）。

1. 速度来源选择：
   设置主速度指令来源(2006h:01h)和辅速度指令来源(2006h:02h)为 1，含义：1-模拟量控制方式；
   通过速度指令选择($2006_h:03_h$)实际生效的是主速度指令（模拟量控制方式 1）或者辅速度指令（模拟量控制方式 2），含义：0-主速度给定，1-辅速度给定；
2. 设置多功能端子(实体端子和虚拟端子都适用，端子设置详见“7.1 数字输入和输出”)：
   配置一路输入端子为电机使能，并根据实际配置其有效的逻辑电平，默认低电平有效。
   若上一步设置的速度指令选择($2006_h:03_h$)为 0，则需要设置相应的输入端子 DI1 或 DI2 为模拟量输入速度控制方向功能(多功能号 36)；
3. 速度、加速度和最大速度设置
   若速度指令选择(2006h:03h)为 0，则需要配置模拟量 10V 对应速度值(2003h:1Fh)；
   若速度指令选择(2006h:03h)为 1，则需要配置正反向速度阈值(2006h:0Ah 和 2006h:0Bh)；
   配置加减速度($2006_h:07_h$ 和 $2006_h:08_h$)；
4. 运行
   通过一路端子使能电机,电机按照模拟量输入进行相应的速度运行。

模拟速度控制方式

模拟量输入速度控制有两种方式 2: 模拟量控制方式 1 和模拟量控制方式 2。

1. 模拟量控制方式 1：

   死区前的给定速度=符号(多功能号 36 电平对应) * 模拟量 10V 对应速度值 * (输入电压* AI1 倍率 + AI1 偏置)/10000，多功能号 36 有效为负方向，无效为正方向。

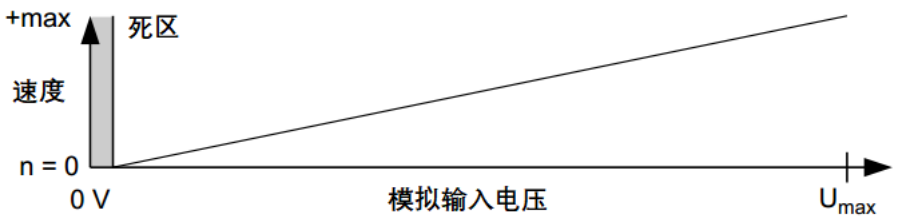


图 7-3

2. 模拟量控制方式 2：

输入电压 5~10V：死区前的给定速度=符号(多功能号 36 电平对应) *模拟量 10V 对应速度值 * (输入电压 * AI1 倍率 + AI1 偏置)/10000；

输入电压 0~5V：死区前的给定速度= -符号(多功能号 36 电平对应) * 模拟量 10V 对应速度值 * (输入电压 * AI1 倍率 + AI1 偏置)/10000；

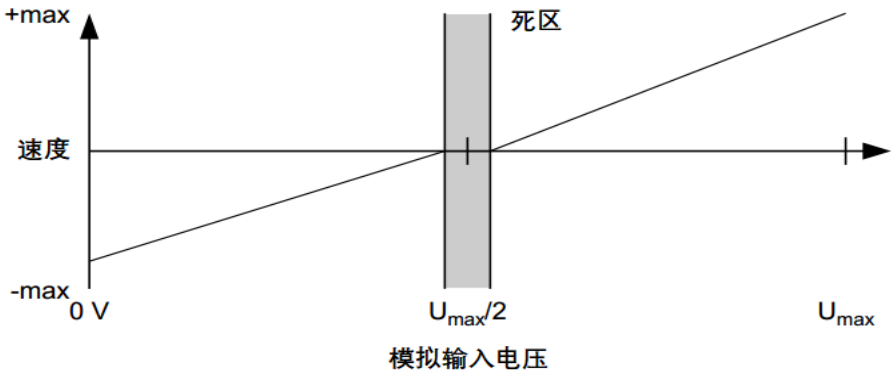


图 7-4

配置举例

- 参数设置

  设置为 NiMotion 速度模式：$2002_h:01_h=2$；

  设置主速度指令来源为 1：$2006_h:01_h=1$，设置速度指令选择 $2006_h:03_h=0$；

  设置加速斜坡时间常数为 100ms：$2006_h:07_h=100$(单位 ms)；

  设置减速斜坡时间常数为 100ms：$2006_h:08_h=100$(单位 ms)；

  设置模拟量 10V 对应速度值，$2003_h:1F_h=3000$(单位 rpm)；

  设置 DI1 和 DI2 端子：

  DI1 功能选择为伺服使能：$2003_h:03_h=1$；

  DI1 逻辑选择低电平有效：$2003_h:04_h=0$；

  DI2 功能选择为模拟量输入速度控制方向：$2003_h:05_h=36$；

  DI2 逻辑选择低电平有效：$2003_h:06_h=0$；

- 运行：
  DI1 输入低电平，电机按照模拟量给定(2006_h:06_h)的速度运行，DI2 控制电机运转方向。

7.2.3 模拟量转矩控制

表 7-12 相关对象

对象索引	描述
2002_h:01_h	运行模式选择
2007_h	2007_h:01_h : NiMotion 转矩模式主转矩给定来源，1-模拟量控制方式 1 2007_h:02_h : NiMotion 转矩模式辅转矩给定来源，1-模拟量控制方式 2 2007_h:03_h : NiMotion 转矩模式转矩指令选择，0-主转矩给定，1-辅转矩给定 2007_h:04_h : 转矩指令数字给定值(0.1%) 2007_h:$0A_h$ ： 正内部转矩限制（0.1%） 2007_h:$0B_h$: 反内部转矩限制（0.1%） 2007_h:10_h : 转矩控制正向速度限制值（rpm） 2007_h:11_h : 转矩控制反向速度限制值（rpm）
2017_h	虚拟输入端子功能配置（详见：“7.1.1 数字量输入”）
2003_h	2003_h:17_h : AI1 偏置，单位 mV 2003_h:18_h : AI1 输入滤波时间常数，单位 ms 2003_h:19_h : AI1 死区，单位 mV，默认为 100mV 2003_h:$1A_h$: AI1 倍率，单位 0.001 2003_h:20_h : 模拟量 10V 对应转矩值，单位 0.1%

启用

该模式下没有状态机管理，电机通过端子使能运行。

运行前提：一体化中压伺服电机切换至 NiMotion 转矩模式（2002_h:01_h 设置为 3）。

1. 转矩来源选择：
   设置主转矩指令来源(2007h:01h)和辅转矩指令来源(2007h:02h)为 1，含义：1-模拟量控制方式；
   通过转矩指令选择(2007_h:03_h)实际生效的是主转矩指令（模拟量控制方式 1）或者辅转矩指令（模拟量控制方式 2），含义：0-主转矩给定，1-辅转矩给定；
2. 设置多功能端子(实体端子和虚拟端子都适用，端子设置详见“7.1 数字输入和输出”)：
   配置一路输入端子为电机使能，并根据实际配置其有效的逻辑电平，默认低电平有效。
   若上一步设置的转矩指令选择(2007h:03h)为 0，则需要设置相应的输入端子 DI1 或 DI2 为模拟量输入转矩控制方向功能(多功能号 36)；
3. 转矩给定和转矩、速度限制设置
   若转矩指令选择(2007h:03h)为 0，则需要配置模拟量 10V 对应转矩值(2003h:20h)；
   若转矩指令选择(2007h:03h)为 1，则需要配置正反内部转矩限制值(2007h:0Ah 和 2007h:0Bh)；
   配置正反向速度限制值(2007_h:10_h 和 2007_h:11_h)；
4. 运行
   通过一路端子使能电机,电机按照模拟量输入进行相应的转矩控制。

模拟转矩控制模式

模拟量输入转矩控制有两种方式: 模拟量控制方式 1 和模拟量控制方式 2。

1. 模拟量控制方式 1：
   死区前的给定转矩=符号(多功能号 36 电平对应) * 模拟量 10V 对应转矩值 * (输入电压* AI1 倍率 + AI1 偏置)/10000，注：多功能号 36 有效为负方向，无效为正方向。

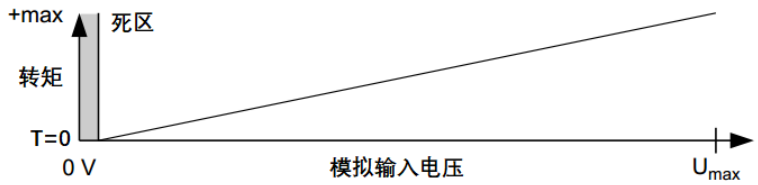


图 7-5

2. 模拟量控制方式 2：
   输入电压 5~10V：死区前的给定转矩=符号(多功能号 36 电平对应) *模拟量 10V 对应转矩值 * (输入电压 * AI1 倍率 + AI1 偏置)/10000；
   输入电压 0~5V：死区前的给定转矩= -符号(多功能号 36 电平对应) *模拟量 10V 对应转矩值 * (输入电压 * AI1 倍率 + AI1 偏置)/10000；

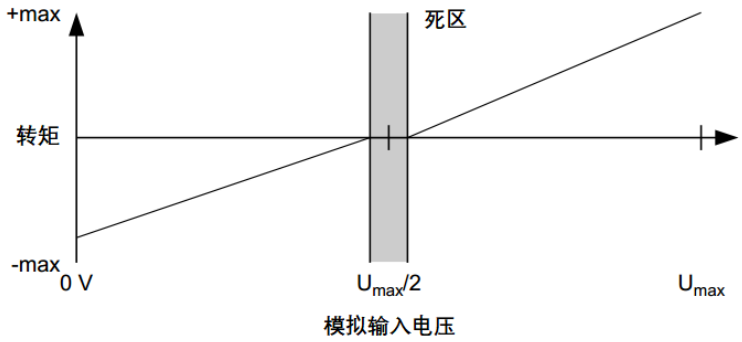


图 7-6

配置举例

- 参数设置
  设置为 NiMotion 转矩模式：$2002_h:01_h=3$；
  设置主转矩指令来源为 1：$2007_h:01_h=1$；
  设置转矩指令选择为主转矩指令：$2007_h:03_h=0$；
  设置正反内部转矩限制为 100%：$2007_h:0A_h=1000$ 和 $2007_h:0B_h=1000$(单位 0.1%)；
  设置正反向速度限制值为 3000rpm：$2007_h:10_h=3000$ 和 $2007_h:11_h=3000$(单位 rpm)；
  设置模拟量 10V 对应转矩值，$2003_h:20_h=1000$(单位 0.1%)；
  设置 DI1 和 DI2 端子：
  DI1 功能选择为伺服使能：$2003_h:03_h=1$；
  DI1 逻辑选择低电平有效：$2003_h:04_h=0$；
  DI2 功能选择为模拟量输入转矩控制方向：$2003_h:05_h=36$；
  DI2 逻辑选择低电平有效：$2003_h:06_h=0$；
- 运行
  DI1 输入低电平，电机按照模拟量给定($2007_h:04_h$)的转矩运行，DI2 控制电机运转方向。

7.3 抱闸设置

抱闸是在伺服电机处于非使能状态时，防止伺服电机轴运动，从而锁定电机的位置。一体化中压伺服电机根据 CiA402 状态机对抱闸输出端自动进行状态切换，具体如下所示：

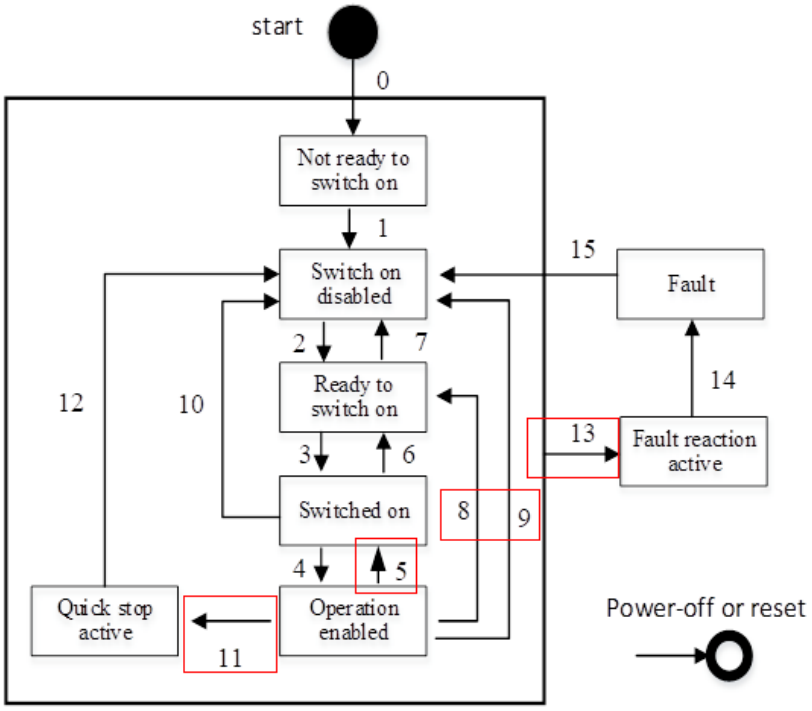


图 7-7

注：当一体化伺服状态机离开运行状态(Operation enable)时，抱闸输出端关闭。

表 7-13

位	名称	描述
0	伺服准备好	状态字 Bit0~bit3 均为 1 时，抱闸输出端开启。
1	接通主回路电	
2	快速停机	
3	伺服运行	

表 7-14 相关对象

对象索引	描述
2002_h:$0A_h$	抱闸输出关闭至电机不通电延时,单位 ms
$200A_h$:$1F_h$	抱闸检测使能,0-无重力预设，1-使能重力预设；
$200A_h$:20_h	抱闸负载重力(重力预设值，抱闸打开时，电机输出的转矩)，0.1%额定转矩
$200D_h$:$0B_h$	抱闸负载辨识，0-不使能重力识别，1-使能在线重力识别

注：

1.当伺服电机用于垂直轴时，需开启重力预设和在线重力识别功能，通过重力预设值防止因负载自重或外力造成抱闸松开和电机启动时负载的下降。

2. 当伺服电机用于垂直轴时，需适当设置抱闸输出至电机不通电延时，防止电机从运行到停止或故障停止时，负载因自重或外力造成的下降。

3.使能在线实时识别负载重力，当伺服电机转速在 300rpm 以下，自动更新重力预设值($200A_h$:20_h)。

启用和关闭

a) 抱闸输出控制可通过对象字典 2004_h:05_h 进行启用，当其功能号设置为 30 时，抱闸功能将自动启用；
当 DX1 的端子功能(2004_h:01_h)配置成多功能号 5(电机抱闸状态输出)和逻辑为高电平有效时，抱闸打开时 DX1 输出高电平。

b) 抱闸输出控制可通过对象字典 2004_h:05_h 进行关闭，当其功能号设置为 0 时，抱闸功能将自动关闭。
当 DX1 的端子功能(2004_h:01_h)配置成多功能号 5(电机抱闸状态输出)和逻辑为高电平有效时，抱闸关闭时 DX1 输出低电平。

占空比

抱闸输出端引发占空比可调的 PWM 信号。占空比（脉冲时间与周期时间之比）在 2002_h:04_h 中进行设置，其值为百分比数值，可在 1 和 100 之间进行选择(建议配置在 90 以上)。当值为 100 时，制动器输出端将持续接通。

7.4 I^2t 电机过载保护

一体化中压伺服电机在过载使用中（含堵转），由于输出功率变大导致驱动器严重 发热，为避免高温对一体化中压伺服电机造成损坏，必须根据实际的应用场景及工况，即现场的散热条件，设定 H200A-03 来调整合适的工作时间。H200A-03 出厂默认设置为 50，在环境温度 22℃下，1.4 倍堵转可运行 3.5 秒，过载可运行 10 秒。

相关对象

表 7-15

对象索引	描述
H200E-01	将电机过载故障码设置为自复位的故障 具体见 9.2 节
H200A-03	电机过载保护 I2T，设置范围为 50-300，数值越大电机过载运行时间越短
H200A-13	关闭或开启过载保护，0 为开启，1 为关闭

注：H200A-03 电机过载保护 I2T，此参数与散热条件相关，散热条件越好可以将此值相对设低；

此功能触发 0x2311 电机过载故障码，触发后无法清除，故障持续时间约 8 分钟（降温过程）后故障自复位，可继续使用。

7.5 制动设置

当电机的转矩和转速方向相反时，能量从电机端传回伺服电机的驱动器内，使得母线电压值升高，当升高到制动点时，能量需通过制动电阻来消耗，否则将损坏伺服电机的驱动器。一体化伺服电机的制动电阻分为内置和外接两种（2002_h：13_h 设置，0~内部(出厂默认)，1~外部，再次上电有效，出厂默认 380V 触发），但不能同时使用。内置制动电阻规格如下表所示：

表 7-15

功率	伺服电机型号	内置制动电阻规格	可处理功率
400W	PAMP6040-X	200Ω，100W	33W
630W	PAMB8063-X	200Ω，100W	33W
750W	PAM8075-X	200Ω，100W	33W

7.5.1无外部负载转矩

电机做来回往复动作，刹车时动能将转化为电能回馈到母线电容，待母线电压超过制动电压(2001_h:$0F_h$)，制动电阻将消耗多余的回馈能量。下表为伺服电机由 3000rpm 到静止时产生的制动能量 E：

表 7-16

功率	伺服电机型号	转子惯量（$10^{-4}kgm^2$）	制动能量 E（J）
400W	PAMP6040-X	0.52	2.56
630W	PAMB8063-X	1.07	1.32
750W	PAM8075-X	1.2	5.9

制动电阻功率 P 的选择与往复运动的周期 T（单位 S），电机转速和负载与电机的惯量比 N 有关，具体计算公式如下：

$$P = \frac{2\times(N+1)\times E}{T}$$

伺服电机空载从 3000rpm 到静止时，具体的速度曲线如下：

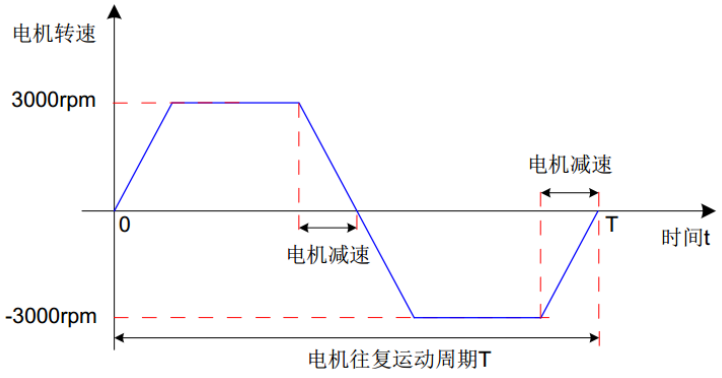


图 7-8

以 400W 容量为例，假设往复运动周期 T=2s，最高转速 3000rpm，负载惯量为电机惯量的 10 倍，则需制动电阻功率：

$$Pa = \frac{2\times(N+1)\times E}{T} = \frac{2\times(10+1)\times 2.56}{2} = 28.16W$$

Pa 小于内置制动电阻可处理的功率 33W，因此，使用内置制动电阻可以满足要求。

若将上述假设条件中的负载惯量由 10 倍改为 30 倍，其他条件不变，则需制动电阻功率 Pb：

$$Pb = \frac{2\times(N+1)\times E}{T} = \frac{2\times(30+1)\times 2.56}{2} = 79.36W$$

Pb 大于内置制动电阻可处理的功率 33W。因此，需要使用外置制动电阻。使用外接制动电阻时，需按额定 30%使用，即 Pb/(1-70%)=264.53W。

7.5.2有外部负载扭矩

电机旋转方向与转动方向相同，电机向外部输出能量。但某些特殊场合电机转矩输出与转动方向相反，此时电机作负功，外部能量通过电机产生电能回灌给驱动器。

以 400W(额定转矩 1.27N・m)容量为例，当外部负载转矩为 60%额定转矩，转速达 2000rpm 时，回馈给伺服电机驱动器的功率计算如下：

$$P = \frac{2\pi\times n\times M}{60} \times 60\% = \frac{2\pi\times 2000\times 1.27}{60} \times 60\% = 159.52W$$

考虑制动电阻需要按额定 30%使用，故外接制动电阻功率 $P_{实际}$为 159.52/(1-70%)=531.73W，阻值为 50Ω。

注：n 为转速(rpm)，M 为扭矩(N・m)

7.6 位置恢复

电机经掉电再重上电后，能够恢复绝对位置。

当位置恢复模式(2005_h:18_h)值为 1 时，适用于单圈往返运动中，电机处在相对于零点负方向时，回归零点需要正向运行；电机处在相对于零点正方向时，回归零点需要负方向运行。

对于单圈的位置恢复中可以设置最大正向转动角度(2005_h:$1D_h$)改变回零的方向，具体如下图所示：

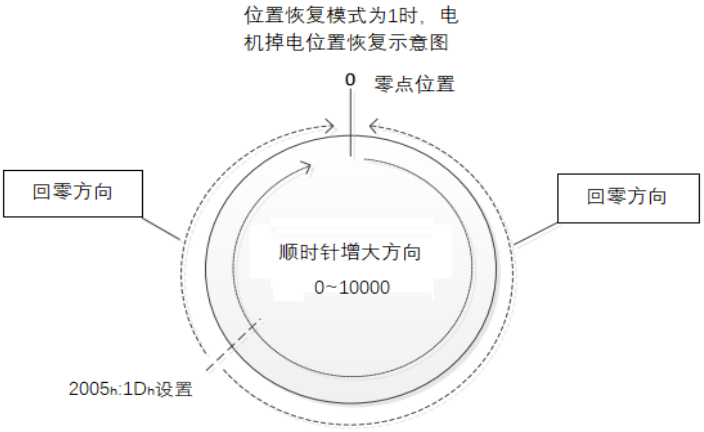


图 7-9

当位置恢复模式(2005h:18h)值为 0 时，适用于多圈数运动轨迹中，电机能够恢复当前的绝对位置。

7.7 参数保存和恢复

参数管理按 CiA301 标准编写，1010_h 为保存参数功能对象，1011_h 为读取参数功能对象。

7.7.1 参数保存

在 1010_h 中，值为 1 表明支持对应的保存操作，0x65766173 为保存参数命令，往 1010_h 写保存参数命令字，返回 1 为保存参数成功，返回非 1 为不成功。

例如：1010_h：01_h 写 0x65766173 为保存参数至用户区域。

7.7.2 参数恢复

1011_h 的子索引中，值为 1 表明支持对应的恢复操作，0x64616F6C 为恢复参数命令，往 1011_h 对应子索引写恢复参数命令字，返回 1 为恢复参数成功，返回非 1 为不成功。

例如：1011_h:01_h 写 0x64616F6C 为恢复出厂区域参数至用户区域。

7.8 绝对值编码器

一体化电机在每次上电时会检测一次电池电压，并更新到参数 $200F\text{-}0B_h$ 中。当一体化电机运行过程中检测到电池电压降至规定值以下时，一体化电机会发布警告、故障信息。

表 7-18 相关信息

电池电压	报警信息	报警恢复	电池更换方法
2.6V＞DC＞2.4V	0x7302	多圈编码器计数可能出现误差；推荐更换电池	1.一体化电机上电，处于非运行状态； 2.更换电池安装盒中的电池； 3.报警自动解除。
DC≤2.4V	0x7301	请立即更换电池	
DC≥2.6V	0x7309	断电重启	-

7.9 STO 安全功能

安全转矩关闭（Safe Torque Off）是一种安全功能。STO 功能通过驱动器外部硬件端子 STO1 和 STO2 触发，STO 功能触发后驱动器将关闭驱动芯片输入信号，同时关断驱动控制信号，切断电机的输入电流，防止驱动器在电机轴端产生力矩，让电机停止运行。

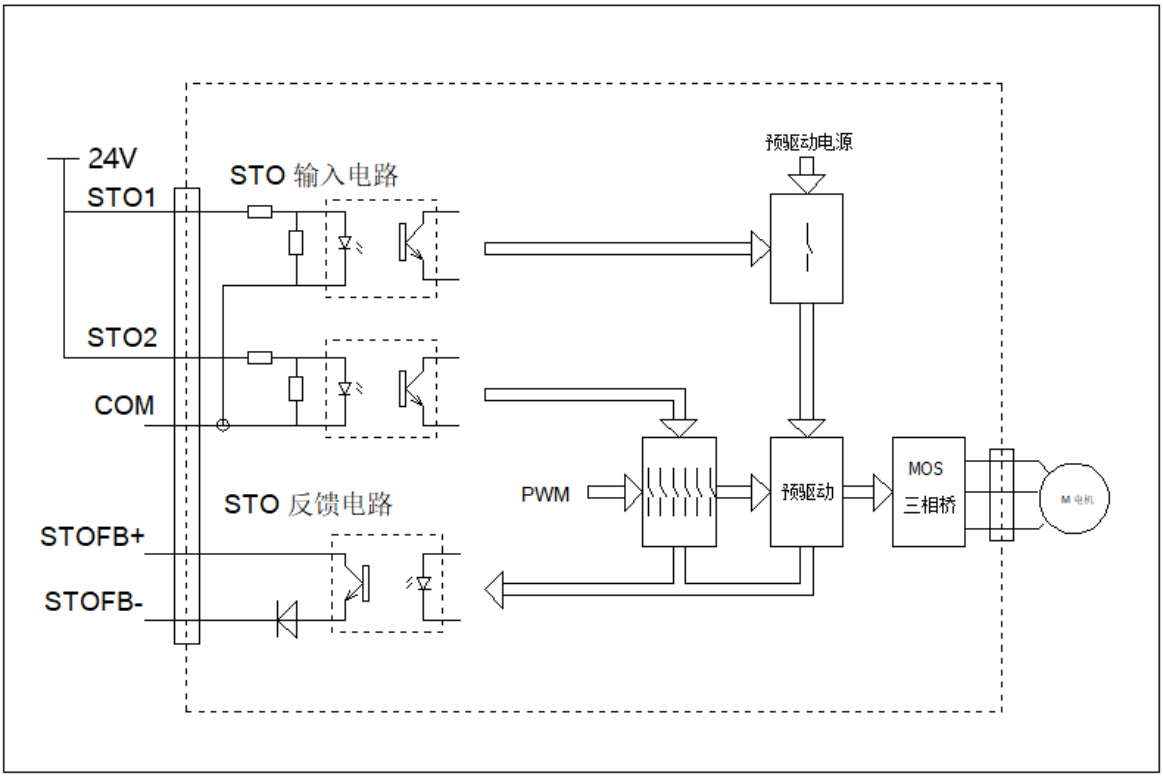


图 7-10 STO 功能接线图

STO1/STO2 必须同时连接+24VDC 信号，使它们处于高电平以使能驱动器的正常操作。如果其中任何一个或两个同时置于低电平，那么电机的输入电流会被阻断。

表 7-18 STO 功能表

STO1 输入	STO2 输入	电机输入电流
H	H	正常
L	H	阻断
H	L	阻断
L	L	阻断

时序图如下：

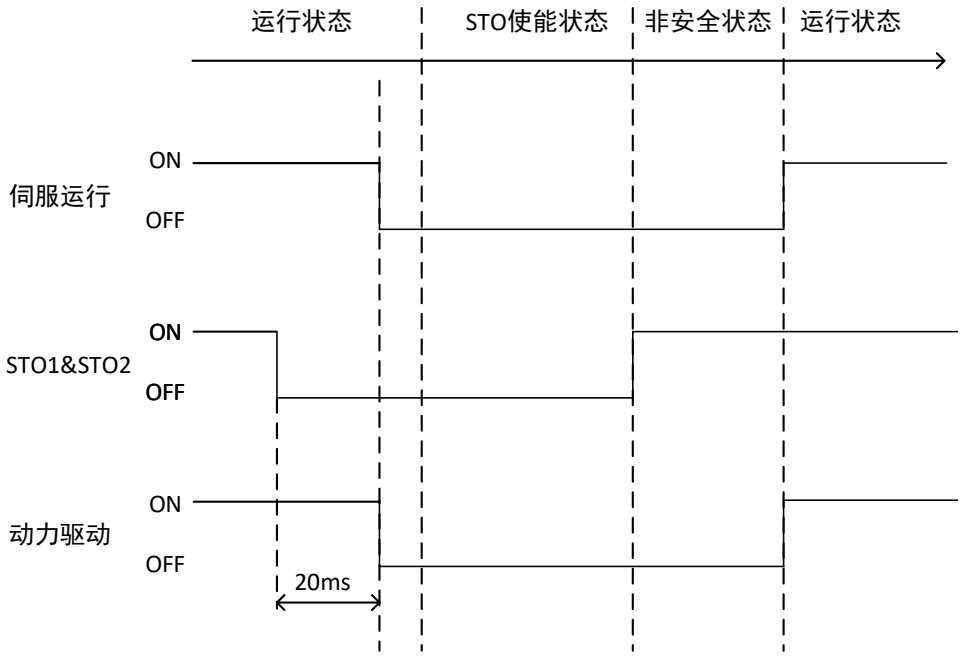


图 7-11 STO 功能时序图

表 7-19 STO（安全扭矩）相关说明

项目	说明
定义	仅切断电机的动力；并不会切断驱动器的供电。
描述	STO 功能使伺服电机安全进入无扭矩状态，并防止意外启动。当 STO 功能被激活时，如果电机正在运行，驱动器会立刻封锁输出，伺服电机进入自由停机状态。 若伺服电机有抱闸，抱闸立即闭合，电机立即停止。
STO 使能状态	STO_1 或 STO_2 至少有一个输入信号变低后，进入 STO 使能状态。动力驱动电源和驱动信号被切断，伺服使能指令无效。
非安全状态	1.由 STO 使能状态切换至正常运行状态时，会先进入非安全状态，此状态下动力驱动部分不再工作，STO_1/STO_2 输入信号和伺服使能指令也不会生效，伺服开始自检。若自检通过，则退出非安全状态，切换至正常运行状态；若自检不通过，则保持在非安全状态，并对所检测出的故障进行报警，清除故障后，再次进行自检，直到自检通过，退出非安全状态。 2.伺服电机上电后，会先进入非安全状态，此状态下动力驱动部分不再工作，STO_1/STO_2 输入信号和伺服使能指令也不会生效，伺服开始自检，若自检通过，则退出非安全状态，切换至正常运行状态或 STO 使能状态；若自检不通过，则保持在非安全状态，并对所检测出的故障进行报警，清除故障后，再次进行自检，直到自检通过，退出非安全状态。

7.10 通信看门狗功能

通信看门狗功能是为了在通信断开时，伺服电机可以及时报警并停止转动，以防意外。

当参数 H200C-1B = 0 时，此功能关闭；当 H200C-1B ≠ 0 时，此功能打开，喂狗时间为 H200C-1B 的参数值。如果在设置时间内一体化电机未收到喂狗命令时，电机会报 0x7501 通信故障。

举例：假设 CAN 总线上的电机的 CAN-ID 为 1，启用看门狗功能并将一体化电机的看门狗时间设置 为 100ms， 然后关闭看门狗功能。

序号	功能	报文	备注
1	修改目标电机的看门狗时间 100ms	0601 2B 0C 20 1B 64 00 00 00 00	立即生效
2	重复喂狗	0601 2B 0C 20 1B 64 00 00 00 00	电机不报警
3	关闭看门狗功能	0601 2B 0C 20 1B 00 00 00 00 00	
4	保存参数	0601 23 10 10 01 73 61 76 65	
5	重启生效		看门狗功能关闭

8 调整

8.1 概述

为了最大限度的发挥一体化中压伺服电机的性能，使该设备能快速、准确的响应来自上位机或者内部设定的指令，必须根据驱动负载的特性对伺服增益进行合理的调整。伺服增益包括速度环增益、位置环增益，速度环积分时间，滤波等，他们之间相互影响，因此在调整伺服增益参数时，必须考虑到各个参数之间的平衡。

注：在进行伺服增益调整之前，建议先进行点动试运行，确认电机可以正常动作；调整过程中可能伴随着马达的振动，请充分注意安全。

8.2 手动增益调整

8.2.1 相关对象

表 8-1

对象索引	描述
$2008_h:01_h$	速度环增益（单位 0.1Hz），在不产生噪声、振动的情况下，增大此参数，可加快定位时间，带来更好的速度稳定性和跟随性；产生噪音，则降低参数设定值；
$2008_h:02_h$	速度环积分时间常数(单位 0.01ms)，减小设定值可加强积分作用，加快定位时间，但设定值过小易引起机械振动。
$2008_h:03_h$	位置环增益，加大此参数，可加快定位时间，并提高电机静止时抵抗外界扰动的能力。设定值过高可能导致系统不稳定，发生振荡
$2008_h:0F_h$	速度前馈滤波时间常数（单位 0.01ms）
$2008_h:10_h$	速度前馈增益
$2008_h:11_h$	转矩前馈滤波时间常数（单位 0.01ms）
$2008_h:12_h$	转矩前馈增益
$2007_h:06_h$	转矩指令滤波时间常数，消除高频噪声，抑制机械共振。增大 $2008_h:01_h$ 发生振动时，可通过调整 $2007_h:06_h$ 抑制振动。设定值过大，将导致电流环的响应降低

8.2.2 基本增益调整说明

一体化中压伺服电机由三个控制环路构成，从内向外依次是电流环、速度环和位置环，电流环的响应频率最高。伺服电机出厂默认电流环增益参数已确保了充分的响应性，一般无需调整，因此需要调整的只有位置环增益、速度环增益及速度环积分时间常数。为保证系统稳定，提高位置环增益的同时，需提高速度环增益。

基本增益调节如下：

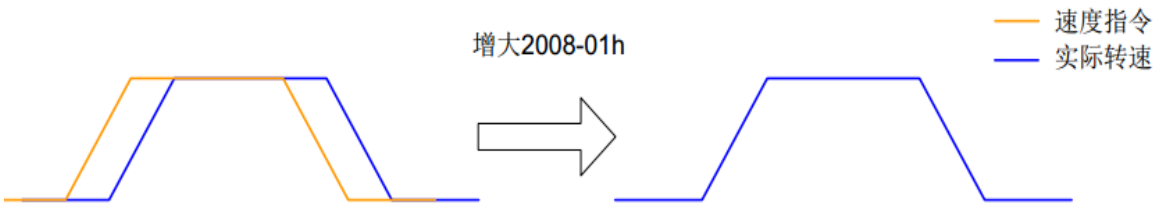


图 8-1 速度环增益

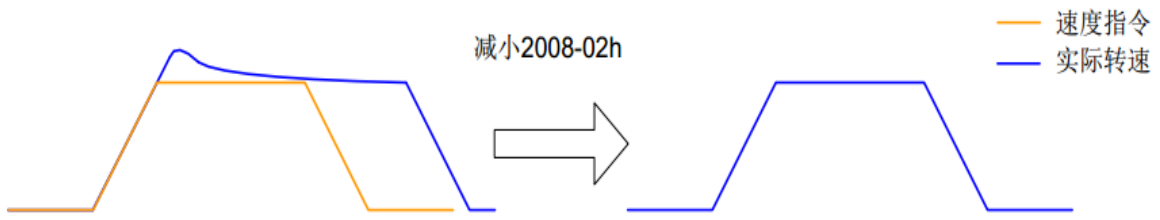


图 8-2 速度环积分时间常数

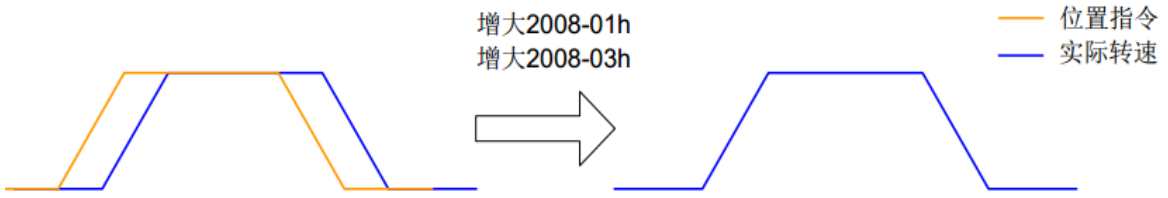


图 8-3 位置环增益

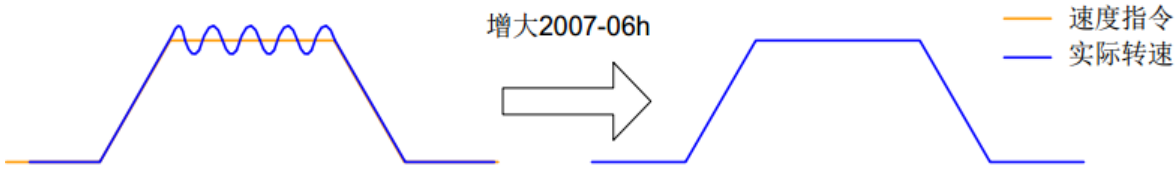


图 8-4 转矩指令滤波时间常数

8.2.3 基于刚性表的参数调整

基于刚性表参数调整是指通过厂家提供的刚性表（下表）设置不同刚性等级对应的 PID 参数，实现快速调整一体化电机稳定性的目的。

表 8-2 刚性表调参模式更新的参数

刚度	2008-03h 位置增益 (Hz)	2008-01h 速度环增益 (0.1Hz)	2008-02h 速度积分时间常数 (0.01ms)
1	2	15	37000
2	3	20	28000
3	3	25	22000
4	4	30	19000
5	5	35	16000
6	6	45	12000
7	8	60	9000
8	10	75	7000
9	12	90	6000
10	14	110	5000
11	18	140	4000
12	32	180	3100
13	39	220	2500

14	48	270	2100
15	63	350	1600
16	72	400	1400
17	90	500	1200
18	108	600	1100
19	135	750	900
20	162	900	800
21	206	1150	700
22	251	1400	600
23	305	1700	500
24	377	2100	400
25	449	2500	400
26	500	2800	350
27	560	3100	300
28	610	3400	300
29	660	3700	250
30	720	4000	250
31	810	4500	200
32	900	5000	200

在空载条件下，推荐 PID 参数设置为刚性等级 12 级或 13 级对应的参数。
需要调参时，建议优先选择低刚性等级的 PID 参数，然后逐级增大刚性等级，直至满足使用要求。
在按照刚性表内参数设置达不到预期效果时，可以微调 PID 参数。通过更细致的调整，优化效果。

注：应用刚性表调参之前，请先于技术支持人员确认购买一体化电机是否支持此功能。

8.2.4 前馈增益调整说明

速度前馈

速度前馈可以提高速度指令响应，减小固定速度时的位置偏差，主要应用于全闭环位置控制模式。基本调节方法如下：

设定 $2008_h:0F_h$ 为一固定数值；然后，将 $2008_h:10_h$ 设定值由 0 逐渐增大，直至某一设定值下，速度前馈取得效果。调整时，应反复调整 $2008_h:0F_h$ 和 $2008_h:10_h$，寻找平衡性好的设定

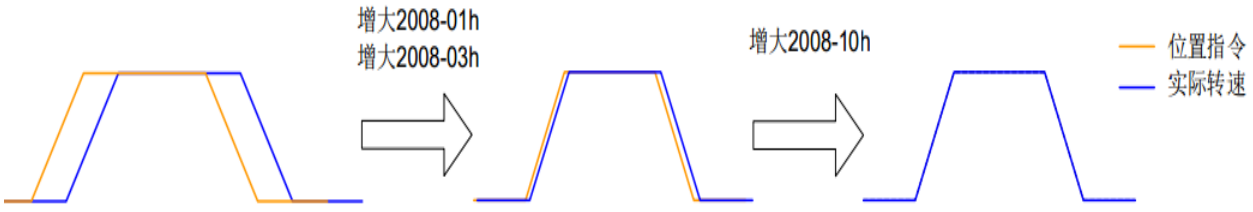


图 8-5 速度前馈

转矩前馈

位置控制模式，采用转矩前馈，可以提高转矩指令响应，减小固定加减速时的位置偏差；速度控制模式，采用转矩前馈，可以提高转矩指令响应，减小固定速度时的速度偏差。

基本调节方法如下：

设定 2008_h:11_h 为一固定数值；然后，将 2008_h:12_h 设定值由 0 逐渐增大，直至某一设定值下，转矩前馈取得效果。调整时，应反复调整 2008_h:11_h 和 2008_h:12_h，寻找平衡性好的设定。

8.2.5 增益切换调整说明

伺服电机的增益切换功能由外部 DI 或内部状态触发，当切换条件满足时，伺服电机根据相关参数设置的有效性切换至第 1 组或第 2 组增益，满足实际使用需求，具体作用如下：

- 电机运行状态切换到较高增益，以获得更好的指令跟踪性能；
- 电机静止状态切换到较高增益，以缩短定位时间；
- 电机静止(伺服使能)状态切换到较低增益，以抑制振动；
- 根据负载设备情况等通过外部信号切换不同的增益设置；

增益切换流程图

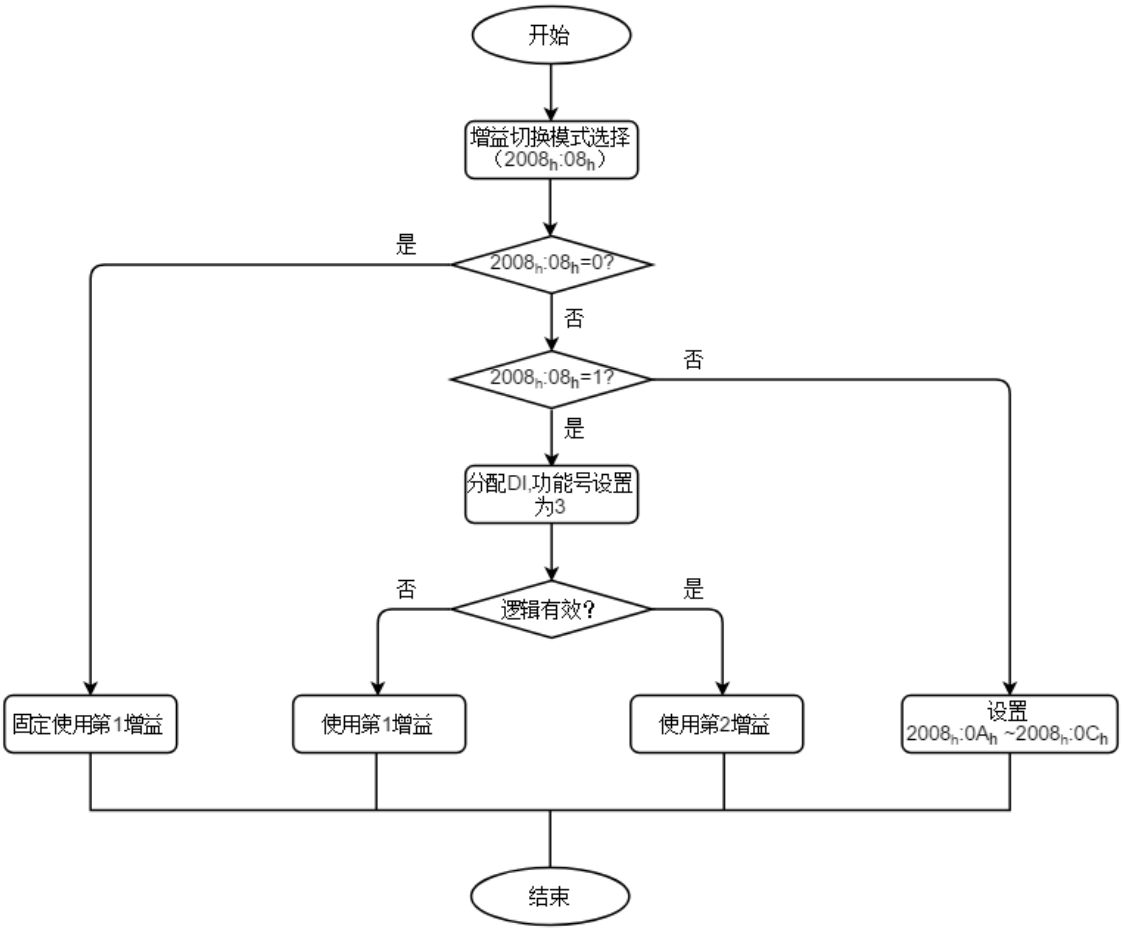
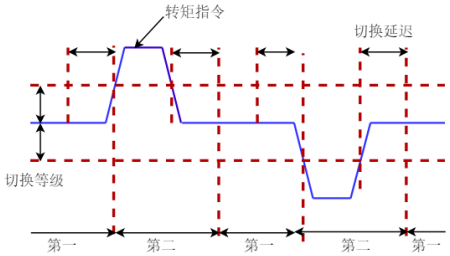
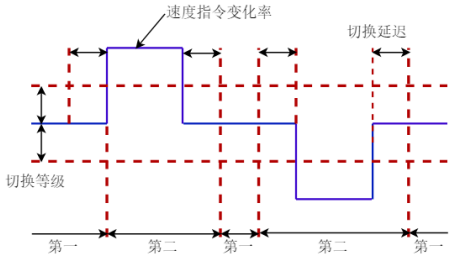
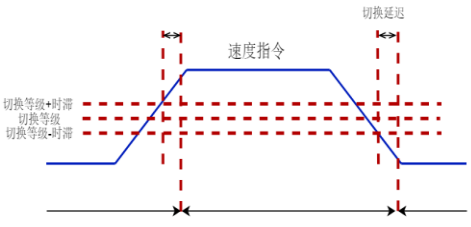
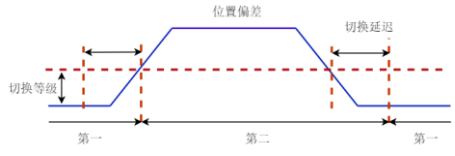


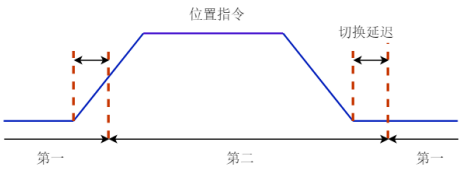
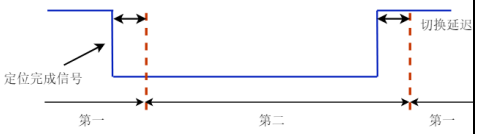
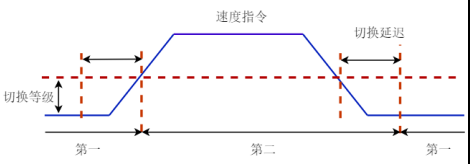
图 8-6

增益切换条件

第一增益（$2008_h:01_h$~$2008_h:03_h$）与第二增益（$2008_h:04_h$~$2008_h:06_h$）的切换共有 10 种模式，不同模式的示意图和关联参数如下表所示：

表 8-3

增益切换模式			关联参数		
$2008_h:08_h$	模式名	示意图	延迟时间（$2008_h:0A_h$）	切换等级（$2008_h:0B_h$）	切换时滞（$2008_h:0C_h$）
0	固定使用第 1 增益	-	无效	无效	无效
1	使用外部 DI 切换	-	无效	无效	无效
2	转矩指令		有效 (ms)	有效 (%)	有效 (%)
3	速度指令	内部生效的速度指令值($606B_h$) 25ms 维持不变固定使用第 1 增益，变化使用第 2 增益	有效 (ms)	无效	无效
4	速度指令变化率		有效 (ms)	有效 (rpm/ms)	有效 (rpm/ms)
5	速度指令		有效 (ms)	有效 (rpm)	有效 (rpm)
6	位置偏差		有效 (ms)	有效 (编码器单位)	有效 (编码器单位)

增益切换模式			关联参数		
7	位置指令		有效 (ms)	无效	无效
8	定位完成		有效 (ms)	无效	无效
9	实际速度		有效 (ms)	有效 (rpm)	有效 (rpm)

注：延迟时间（2008_h:$0A_h$）在第 1 增益切换到第 2 增益和第 2 增益切换到第一增益均有效。

8.3 振动抑制

8.3.1 机械共振抑制

伺服电机在实际使用过程中由于机械系统固有的共振特性，在伺服基本增益提高的同时，可能会在机械共振频率附近产生共振，影响伺服电机性能的发挥。陷波器通过过降低特定频率处的增益，可达到抑制共振的目的。

一体化中压伺服电机有 4 组手动陷波器，每组陷波器有 3 个参数，分别为陷波器频率，陷波宽度和深度，各参数由用户手动设置，具体如下表所示：

表 8-4

名称	手动陷波器			
	1	2	3	4
频率(Hz)	$2009_h:0D_h$	$2009_h:10_h$	$2009_h:13_h$	$2009_h:16_h$
陷波宽度(Hz)	$2009_h:0E_h$	$2009_h:11_h$	$2009_h:14_h$	$2009_h:17_h$
深度(%)	$2009_h:0F_h$	$2009_h:12_h$	$2009_h:15_h$	$2009_h:18_h$

注：当深度等级为 0，陷波器无效。

使用手动陷波器时，需要将陷波器的频率设置为实际发生的中心共振频率，同时输入该组陷波器的宽度等级（中心共振频率范围）和深度等级,若共振得到抑制，说明陷波器取得效果。

陷波器深度

陷波器深度等级 100 时，在中心频率处，输入完全被抑制；陷波器深度等级为 0 时，陷波器无效。因此，陷波器深度等级设置越大，陷波深度越深，对机械共振的抑制也越强，但可能导致系统不稳定，使用时应注意。

陷波器抑制原理如下图所示：

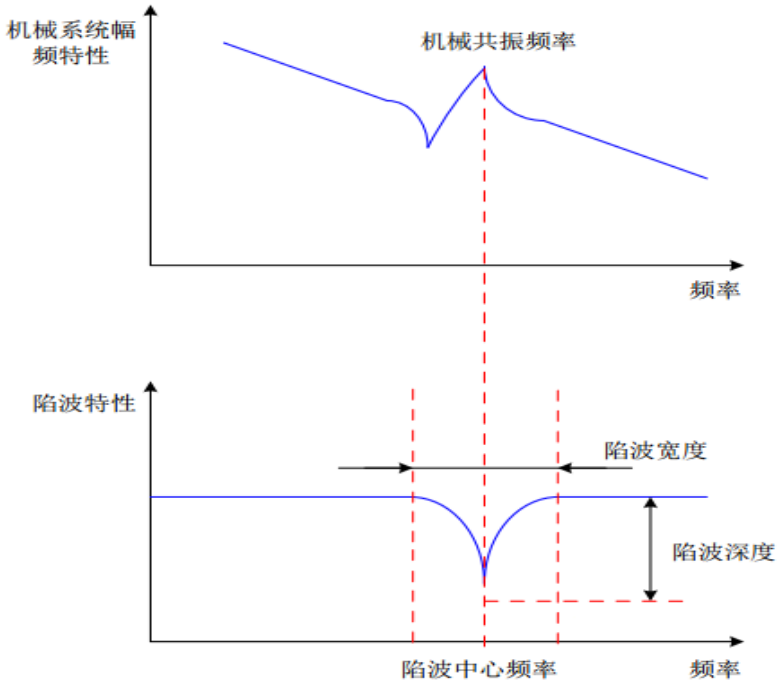


图 8-7

8.3.2 低频振动抑制

位置控制时由于双惯性系统固有特性，急停时易发生端部振动，影响定位效果，这种振动的频率一般在 100Hz 以内，通过低频振动抑制功能可以降低此处的振动。

表 8-5 相关对象

对象索引	描述
2009h:05h	低频共振抑制模式选择，0-关闭，1-开启
2009h:1Dh	低频振动频率（单位 0.1Hz），设置低频振动抑制中心频率，限制范围 10~1000
2009h:1Eh	振动抑制宽度等级(单位%)，设置振动抑制有效的频率范围，0 代表只抑制中心频率处的振动；设定值调大，可增大低频振动抑制的频率范围，但会导致定位时间变长；设定值过小，在负载振动频率会发生变化的场合无法完成抑制振动（如皮带负载），可根据实际情况调试设定。限制范围 0~100
2009h:23h	阻尼比系数，设置系统振动阻尼比系数，该值默认为 5，一般不作修改，限制范围 0~50

设置低频振动抑制参数

- 开启低频振动抑制模式，2009h:05h 设 1；
- 使用 NiMStudio 上位机软件采集电机处于位置定位状态下的波形，并自动计算运动停止后低频共振的频率；

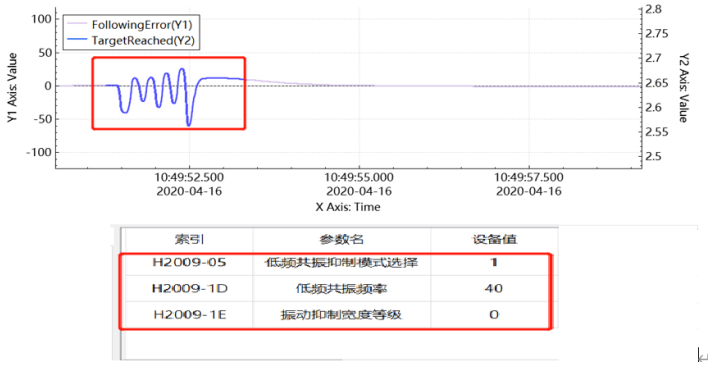


图 8-8

- 根据 NiMStudio 上位机软件识别出的低频振动频率分别设置低频振动频率和振动抑制宽度等级等；
- 观察电机使用低频振动抑制功能后进行位置定位的效果，若在可接受范围内，说明低频振动抑制生效；若不在可接范围内，重新以上两个步骤或者手动设置低频振动频率和振动抑制宽度等级。

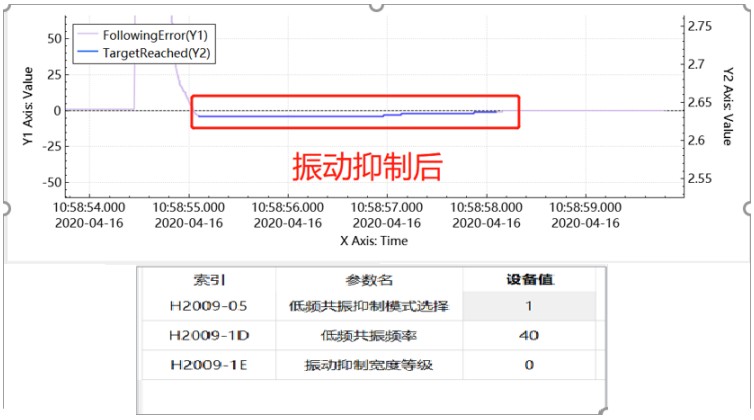


图 8-9

9 故障管理

9.1 报警代码

当一体化伺服电机出现警告或者故障时，电机会主动报警（指示灯-黄灯闪烁，0.5s 闪烁频率表示为警告、0.25s 闪烁频率表示为故障），并执行相应的动作。相应的报警代码会存储在对象 1003_h：01_h~1003_h:10_h 中，对象 1003_h:00_h 为当前的故障数目。

对象 1003_h 中有 16 个报警队列，遵循先进先出规则。在历史报警存储都被占用的情况下，产生新的报警，会删除最早出现的错误，之前的错误依次向下移动。具体报警代码如下表所示：

表 9-1

报警代码	报警内容	默认报警类型	默认故障反应码	是否自复位	$603F_h$(错误码)
0x2300	电机过流	故障	0	否	0x2300
0x4012311	电机过载	警告	4	是	0x2311
0x3002312	电机堵转	暂停并锁轴	3	否	0x2312
0x13210	电源过电压	故障	0	是	0x3210
0x1013220	电源欠电压	故障	1	是	0x3220
0x13211	过泄压值故障*	故障	1	是	0x3211
0x3285	输出相故障	故障	0	否	0x3285
0x14210	温度过高报警	故障	0	是	0x4210
0x14220	温度过低报警	故障	0	是	0x4220
0x5080	驱动器故障*	故障	0	否	0x5080
0x5540	Flash 操作故障*	故障	0	否	0x5540
0x5541	Flash 初始化故障*	故障	0	否	0x5541
0x4005542	Flash 校验错误警告*	警告	4	否	0x5542
0x5543	Flash 用户区无参数*	故障	0	否	0x5543
0x4005544	掉电位置存储异常	警告	4	否	0x5544
0x4005545	掉电保存数据未存储上	警告	4	否	0x5545
0x6000	硬件初始化故障*	故障	0	否	0x6000
0x16320	参数设置错误	故障	0	是	0x6320
0x6321	注册故障*	故障	0	否	0x6321
0x7301	编码器电池低压故障	故障	0	否	0x7301
0x4017302	编码器电池欠压报警	警告	4	是	0x7302
0x7303	编码器通信故障	故障	0	否	0x7303
0x1017304	编码器多圈计数错误	故障	1	是	0x7304
0x7305	Z 脉冲故障*	故障	0	否	0x7305
0x7306	编码器故障*	故障	0	否	0x7306
0x4017307	编码器警告*	警告	4	是	0x7307
0x7309	编码器内部故障	故障	0	否	0x7309
0x17310	超速	故障	0	是	0x7310
0x17501	通信故障	故障	0	是	0x7501
0x8610	原点回归超时	故障	0	否	0x8610
0x8611	位置超差	故障	0	否	0x8611

报警代码	报警内容	默认报警类型	默认故障反应码	是否自复位	603F$_h$(错误码)
0x3018613	软件限位错误	暂停并锁轴	3	否	0x8613
0x3018614	限位开关错误	暂停并锁轴	3	否	0x8614
0x8700	同步故障*	故障	0	否	0x8700
0x3285	输出相故障	故障	0	否	0x3285
0x4018615	曲线规划计算错误	警告	4	是	0x8615
0x18616	目标位置溢出	故障	0	否	0x8616
0x5018617	曲线规划参数过小	忽略	5	是	0x8617
0xFF01	电机参数识别故障*	故障	0	否	0xFF01
0x401FF02	不能执行的命令*	警告	4	否	0xFF02
0xFF05	STO_1 关闭失败	故障	0	否	0xFF05
0xFF06	STO_1 使能失败	故障	0	否	0xFF06
0xFF07	STO_2 关闭失败	故障	0	否	0xFF07
0xFF08	STO_2 使能失败	故障	0	否	0xFF08
0xFF09	STO 输入异常故障	故障	0	否	0xFF09
0xFF0A	STO 使能状态	故障	0	否	0xFF0A
0xFF0B	非安全状态	故障	0	否	0xFF0B
0xFF0C	编码器校准超时	故障	0	否	0xFF0C

注：

- 报警内容带*符号的无法通过对象故障代码参数组 200E$_h$ 进行配置。驱动器及硬件初始化故障后需要重新启动后一体化伺服电机才能正常运行。
- 603F$_h$ 包含一体化伺服电机最后出现的错误，对应报警代码中低 16 位的故障码。

9.2 故障动作设置

报警代码由故障码(16 位)、故障反应码(8 位)和自复位允许(8 位)共 32 位组成。故障码表示伺服电机在非正常状态下的故障现象，通过故障码判断伺服电机的当前状态，一般和对象 603F$_h$(错误码)相对应，0 表示伺服电机当前无故障；故障反应码表示伺服电机故障后相应的动作方式和对状态字故障位的处理，如自由停机-故障状态、按一定减速度停机-故障状态、暂停锁轴-非故障状态等；自复位允许表示伺服电机的故障消除后，是否允许伺服电机自动复位当前状态字的故障位，1-允许、0-不允许。相应位的顺序如下：

31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16
故障反应码[8]								自复位允许[8]							
15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
故障码[16]															

故障反应码的具体定义

0- 状态机切换到故障状态（参照“4.1 CiA402 状态机”），如果 605E≥0，则按照 605E 选择的故障停机方式；否则：功率管全关，自由停机。

1- 状态机切换到故障状态（参照“4.1 CiA402 状态机”），如果 605E≥0，则按照 605E 选择的故障停机方式；否则：按慢速曲线停车关闭输出。

2- 状态机切换到故障状态（参照“4.1 CiA402 状态机”），如果 605E≥0，则按照 605E 选择的故障停机方式；否则：按快速曲线停车关闭输出。

3- 按快速曲线暂停锁轴，不切换到故障状态并不受对象 605E$_h$ 影响。
4- 警告且不改变当前运行状态，不切换到故障状态并不受对象 605E$_h$ 影响。
5- 忽略并记录在 1003$_h$ 中，不切换到故障状态并不受对象 605E$_h$ 影响。
6- 忽略但不记录在 1003$_h$ 中，不切换到故障状态并不受对象 605E$_h$ 影响。

报警代码配置

故障代码组 200E$_h$ 里例举了可由用户自由配置的报警代码，具体如下：

表 9-2

故障代码组 200E$_h$	含义	默认故障动作
0x4012311	电机过载	否
0x3002312	电机堵转	否
0x13210	电源过电压	是
0x1013220	电源欠电压	是
0x14210	温度过高报警	是
0x14220	温度过低报警	是
0x16320	参数设置错误	是
0x17310	超速	是
0x17501	通信故障	是
0x8610	原点回归超时	是
0x8611	位置超差	是
0x3018613	软件限位错误	否
0x3018614	限位开关错误	否
0x3285	输出相故障	是
0x4018615	曲线规划计算错误	否
0x18616	目标位置溢出	是
0x5018617	曲线规划参数过小	否

注：上述列表中故障动作的“是（否）”是表示在产生此故障后，电机是否进入故障状态。

报警代码配置举例说明

电源欠压设置

200E$_h$:04$_h$(电源欠电压)设置为 0x1003220，当伺服电机运行时，供电电源电压低于检测阈值(默认 200V)，伺服电机按 605E 设置的停机方式停机(参照相应位的顺序，该故障反应码对应为 1)；当供电电源电压恢复正常时，需通过手动复位操作，电机才能进行正常的运行操作(参照相应位的顺序，自复位允许对应为 0)。

9.3 故障复位

一体化伺服故障恢复后，自复位不允许的故障码需通过手动复位操作，电机才能进行正常的运行操作。手动复位操作有 3 中方式，具体如下：

- 电机脱使能后，通过发送控制 0x80 来清除故障状态（控制字 bit7 上升沿有效）
- 通过实体输入端子（2003$_h$）其中一个功能配置为 2 号功能码（报警复位），并设置相应的逻辑选择，按照其设置端子的逻辑选择使其有效即可复位
- 通过虚拟输入端子（2017$_h$）其中一个功能配置为 2 号功能码（报警复位），并设置相应的逻辑选择，按照其设置端子的逻辑选择使其有效即可复位

9.4 故障检测说明

- 驱动器故障检测
  该故障由驱动芯片故障信号中断响应触发，触发则报驱动器故障。

- I^2T 过载和堵转故障检测
  当电机运行在额定电流以上的时候，故障检测将计算 I^2 的时间积分，当积分值大于设定的最大电流(2000_h:$0A_h$)和最大电流持续时间(2000_h:$0B_h$)的乘积时则报过载或堵转（转速低于 5rpm）。堵转故障时则停止输出；过载警告时则限制转矩输出为额定值,30s 之后解除限制。

- 高温低温故障检测
  当伺服驱动器温度大于 90℃时报高温故障，低于 70℃时则解除故障；当伺服驱动器温度低于-25℃时则报温度过低故障，高于-20℃时则解除故障。

- 过压欠压故障检测
  当伺服电机的电源电压高于(2001_h:$0E_h$)设置的电压时，报过压故障；当伺服电机的电源电压低于(2001_h:10_h)设置的电压时，报欠压故障。

- 参数设置故障检测
  参数设置故障检测多功能端子的设置错误，包括不同端子（实体端子和虚拟端子）设置了相同的功能号或 CiA402 原点回归模式下没有设置 14、15 和 31 功能号。

- 超速故障检测
  当伺服电机的转速高于($200A_h$:06_h)设置的转速并维持 10ms 时，报超速故障，低于则解除故障状态。

- 通信故障检测
  该错误在 CANopen 通信下，由从站协议错误标志位标识。

- 硬件初始化故障检测
  伺服电机上电时，硬件(驱动器，编码器)没有初始化成功则报硬件初始化故障。

- Flash 故障检测
  对伺服电机的 Flash 进行操作的时候，当保存参数或上电读取存储参数没通过检测时则报 Flash 故障。

- 原点回归超时故障检测
  当伺服电机在 CiA402 原点回归模式使能的情况下，若在限定的时间(2005_h:$1C_h$)内没有能完成原点回归的动作，则报原点回归超时故障。

- 跟踪故障检测
  伺服电机在位置模式控制下，位置偏差超过±6065_h时，且时间到达 6066_h(ms)时，报跟踪故障。

- 软件超限故障检测
  伺服电机在位置控制模式下，根据 $607D_h$ 设置的软件限位值（用户单位）来判断，实际位置超出设定值则报软件超限故障。

- 超限开关故障检测
  根据多功能端子设置的 14 和 15 功能号，检测正反限位开关是否触发，触发则报超限开关故障。

- 输出相故障检测
  当一体化伺服电机 U、V、W 三相缺任意一相运行时则报输出相故障。

- 目标位置溢出故障检测

伺服电机在位置控制模式下，给定的位置($607A_h$)经过传动比(6091_h)后超过数据类型 int32 的数据范围(-2147483648~+2147483647)则报目标位置溢出故障。

- 曲线规划参数过小故障检测
  伺服电机在位置控制模式下，给定的冲击量或加速度不能在给定的位移区间实现 S 型曲线则报曲线规划参数过小故障。

- 不能执行命令的故障检测
  伺服电机在使能状态下操作保存字指令（1010_h:01_h 写 0x65766173）、当前供电电源的电压低于伺服电机额定电压(2000_h:07_h)的 80%时操作保存字指令和掉电参数保存后操作保存字指令，以上三种情况，伺服电机报不能执行命令的故障。

- 编码器低压故障
  伺服电机上电时监测到编码器电池电压≤2.4V，报 0x1007301 故障。

- 编码器欠压故障
  伺服电机上电时监测到编码器电池电压在 2.4V~2.6V 之间，报 0x4017302 故障。

- 编码器通信故障

  伺服电机无法与编码器通信，报 0x7303 故障。

- 编码器多圈计数错误

  编码器未校准或校准失败，报 0x7304 故障。

- 编码器内部故障
  在供电电源掉电情况下，电池有断开等情况导致编码器异常重启，报 0x7309 故障。报此故障时，接通电池，伺服电机供电电源重启，位置清零即可。
- STO 关闭失败
  STO_1 输入信号为高，动力驱动电源断开，报 0XFF05 故障；STO_2 输入信号为高，动力驱动电源断开，报 0XFF07 故障。
- STO 使能失败
  STO_1 输入信号为低，动力驱动电源接通，报 0XFF06 故障；STO_2 输入信号为低，动力驱动电源接通，报 0XFF08 故障。
- STO 输入异常故障
  STO_1 和 STO_2 输入信号中任一信号变高后，另一信号为低的时间超过 6ms，报 0xFF09 故障。
- STO 使能状态
  STO_1 或 STO_2 至少有一个输入信号变低后，进入 STO 使能状态，动力驱动电源和驱动信号被切断，伺服使能指令无效，报 0xFF0A。
- 非安全状态
  每次上电或 STO 恢复，电机和编码器未检查完成或检查未通过。

10 对象字典

对象字典是设备规范中重要的部分，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。每个对象包含索引、子索引、名称、描述、数据类型、数据范围、可访问性、能否映射、出厂设定、单位、生效方式。

名词解释

“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

“数据类型及范围”：具体请参见下表

表 10-1

数据类型	数据范围	数据长度
Int8	-128~127	1 字节
Int16	-32768~32767	2 字节
Int32	-2147483648~2147483647	4 字节
Uint8	0~255	1 字节
Uint16	0~65535	2 字节
Uint32	0~4294967295	4 字节
String	ASCII	~

“可访问性”：具体请参见下表

表 10-2

可访问性	说明
RW	可读写
WO	只写
RO	只读

“能否映射”：具体请参见下表

表 10-3

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

“生效方式”：具体请参见下表

表 10-4

生效方式	说明
立即生效	参数设置完成后，设定值立即生效
停机生效	参数设置完成后，等到驱动器不处于运行状态，设定值生效
再次通电	参数设置完成后，重新接通驱动器电源，设定值生效

立迈胜公司版权所有

10.1 通信参数 1000h 组

1000h 对象组包含 CANopen 通信所需的参数，通信参数均不可映射到 PDO。

表 10-5

索引	子索引	描述	数据类型	数据范围	可访问性	能否映射	出厂设定	单位	生效方式
1000h	-	设备类型	uint32	-	RO	NO	-	VAR	-
1001h	-	错误寄存器	Uint8	-	RO	NO	0	VAR	-
1003h	00h	当前设备中存在的报警数量	uint8	-	RO	NO	-	VAR	-
	01h	历史报警缓存	uint32	-	RO	NO	-	VAR	-
	02h		uint32	-	RO	NO	-	VAR	-
	03h		uint32	-	RO	NO	-	VAR	-
	04h		uint32	-	RO	NO	-	VAR	-
	05h		uint32	-	RO	NO	-	VAR	-
	06h		uint32	-	RO	NO	-	VAR	-
	07h		uint32	-	RO	NO	-	VAR	-
	08h		uint32	-	RO	NO	-	VAR	-
	09h		uint32	-	RO	NO	-	VAR	-
	0Ah		uint32	-	RO	NO	-	VAR	-
	0Bh		uint32	-	RO	NO	-	VAR	-
	0Ch		uint32	-	RO	NO	-	VAR	-
	0Dh		uint32	-	RO	NO	-	VAR	-
	0Eh		uint32	-	RO	NO	-	VAR	-
	0Fh		uint32	-	RO	NO	-	VAR	-
	10h		uint32	-	RO	NO	-	VAR	-
1008h	-	设备名称	String	-	RO	NO	-	-	-
1009h	-	硬件版本号	String	-	RO	NO	-	-	-
100Ah	-	软件版本号	String	-	RO	NO	-	-	-

立迈胜公司版权所有

索引	子索引	描述	数据类型	数据范围	可访问性	能否映射	出厂设定	单位	生效方式
1010h	-	保存参数	String	-	RO	NO	-	ARRAY	-
	01h	保存当前所有参数	uint32	-	RW	NO	1	VAR	-
	0Bh	保存出厂所有参数	uint32	-	读写	NO	1	-	-
1011h	-	恢复默认参数	String	-	RO	NO	-	ARRAY	-
	01h	读取所有参数	uint32	-	RW	NO	1	VAR -	-
	02h	读取 1000 用户参数	uint32	-	读写	NO	1	-	-
	03h	读取 6000 用户参数	uint32	-	读写	NO	1	-	-
	0Bh	读取出厂参数	uint32	-	读写	NO	1	-	-
1017h	-	生产者心跳时间	Uint16	-	RW	NO	0	ms	-
1018h	-	标识对象	-	-	RO	NO	-	REC	-
	00h	条目数	Uint8	-	R0	NO	-	VAR	-
	01h	厂商 ID 号	uint32	-	RO	NO	0x2D	-	-
	02h	产品编码	uint32	-	RO	NO	0x01	-	-
	03h	固件版本号	uint32	-	RO	NO	-	-	-
	04h	产品序列号	uint32	-	RO	NO	-	-	-
1400h	-	RPDO1 参数	-	-	RO	NO	-	REC	-
	00h	条目数	Uint8	-	R0	NO	-	VAR	-
	01h	COB-ID	uint32	-	RW	NO	0x200 +Node_ID	VAR	-
	02h	传输类型	uint32	-	RW	NO	0xFF	VAR	-
1401h	-	RPDO2 参数	-	-	RO	NO	-	REC	-
	00h	条目数	Uint8	-	R0	NO	-	VAR	-
	01h	COB-ID	uint32	-	RW	NO	0x300 +Node_ID	VAR	-

索引	子索引	描述	数据类型	数据范围	可访问性	能否映射	出厂设定	单位	生效方式
	02_h	传输类型	uint32	-	RW	NO	0xFF	VAR	-
1402_h	-	RPDO3 参数	-	-	RO	NO	-	REC	-
	00_h	条目数	Uint8	-	R0	NO	-	VAR	-
	01_h	COB-ID	uint32	-	RW	NO	0x400 +Node_ID	VAR	-
	02_h	传输类型	uint32	-	RW	NO	0xFF	VAR	-
1403_h	-	RPDO4 参数	-	-	RO	NO	-	REC	-
	00_h	条目数	Uint8	-	R0	NO	-	VAR	-
	01_h	COB-ID	uint32	-	RW	NO	0x500 +Node_ID	VAR	-
	02_h	传输类型	uint32	-	RW	NO	0xFF	VAR	-
1600_h	-	驱动器控制	-	-	RO	NO	-	REC	-
	00_h	条目数	Uint8	-	RW	NO	-	VAR	-
	01_h	RPDO1 映射对象_1	uint32	-	RW	NO	0x60400010	VAR	-
	02_h	RPDO1 映射对象_2	uint32	-	RW	NO	0x60600008	VAR	-
1601_h	-	位置控制	-	-	RO	NO	-	REC	-
	00_h	条目数	Uint8	-	RW	NO	-	VAR	-
	01_h	RPDO2 映射对象_1	uint32	-	RW	NO	0x607A0020	VAR	-
	02_h	RPDO2 映射对象_2	uint32	-	RW	NO	0x60C10120	VAR	-
1602_h	-	速度控制	-	-	RO	NO	-	REC	-
	00_h	条目数	Uint8	-	RW	NO	-	VAR	-
	01_h	RPDO3 映射对象_1	uint32	-	RW	NO	0x60420010	VAR	-
	02_h	RPDO3 映射对象_2	uint32	-	RW	NO	0x60FF0020	VAR	-
1603_h	-	转矩控制	-	-	RO	NO	-	REC	-

立迈胜公司版权所有

索引	子索引	描述	数据类型	数据范围	可访问性	能否映射	出厂设定	单位	生效方式
	00h	条目数	Uint8	-	RW	NO	-	VAR	-
	01h	RPDO4 映射对象_1	uint32	-	RW	NO	0x60710010	VAR	-
1800h	-	TPDO1 参数	-	-	RO	NO	-	REC	-
	00h	条目数	Uint8	-	RO	NO	-	VAR	-
	01h	COB-ID	uint32	-	RW	NO	0x180+Node_ID	VAR	-
	02h	传输类型	Uint8	-	RW	NO	0xFF	VAR	-
	03h	禁止时间	Uint16	-	RW	NO	0x0	VAR	-
	04h	兼容性条目	Uint8	-	RW	NO	-	VAR	-
	05h	事件计时器	Uint16	-	RW	NO	0x0	VAR	-
1801h	-	TPDO2 参数	-	-	RO	NO	-	REC	-
	00h	条目数	Uint8	-	RO	NO	-	VAR	-
	01h	COB-ID	uint32	-	RW	NO	0x280+Node_ID	VAR	-
	02h	传输类型	Uint8	-	RW	NO	0xFF	VAR	-
	03h	禁止时间	Uint16	-	RW	NO	0x0	VAR	-
	04h	兼容性条目	Uint8	-	RW	NO	-	VAR	-
	05h	事件计时器	Uint16	-	RW	NO	0x0	VAR	-
1802h	-	TPDO3 参数	-	-	RO	NO	-	REC	-
	00h	条目数	Uint8	-	RO	NO	-	VAR	-
	01h	COB-ID	uint32	-	RW	NO	0x380+Node_ID	VAR	-
	02h	传输类型	Uint8	-	RW	NO	0xFF	VAR	-
	03h	禁止时间	Uint16	-	RW	NO	0x0	VAR	-

立迈胜公司版权所有

索引	子索引	描述	数据类型	数据范围	可访问性	能否映射	出厂设定	单位	生效方式
	04h	兼容性条目	Uint8	-	RW	NO	-	VAR	-
	05h	事件计时器	Uint16	-	RW	NO	0x0	VAR	-
1803h	-	TPDO4 参数	-	-	RO	NO	-	REC	-
	00h	条目数	Uint8	-	RO	NO	-	VAR	-
	01h	COB-ID	uint32	-	RW	NO	0x480+Node_ID	VAR	-
	02h	传输类型	Uint8	-	RW	NO	0xFF	VAR	-
	03h	禁止时间	Uint16	-	RW	NO	0x0	VAR	-
	04h	兼容性条目	Uint8	-	RW	NO	-	VAR	-
	05h	事件计时器	Uint16	-	RW	NO	0x0	VAR	-
1A00h	-	驱动器状态	Uint8	-	RO	NO	-	REC	-
	00h	条目数	Uint8	-	RW	NO	-	VAR	-
	01h	TPDO1 映射对象_1	uint32	-	RW	NO	0x60410010	VAR	-
	02h	TPDO1 映射对象_2	uint32	-	RW	NO	0x60610008	VAR	-
1A01h	-	位置状态	Uint8	-	RO	NO	-	REC	-
	00h	条目数	Uint8	-	RW	NO	-	VAR	-
	01h	TPDO2 映射对象_1	uint32	-	RW	NO	0x60630020	VAR	-
	02h	TPDO2 映射对象_2	uint32	-	RW	NO	0x60640020	VAR	-
1A02h	-	速度状态	Uint8	-	RO	NO	-	REC	-
	00h	条目数	Uint8	-	RW	NO	-	VAR	-
	01h	TPDO3 映射对象_1	uint32	-	RW	NO	0x606C0020	VAR	-
1A03h	-	转矩状态	Uint8	-	RO	NO	-	REC	-
	00h	条目数	Uint8	-	RW	NO	-	VAR	-
	01h	TPDO4 映射对象_1	uint32	-	RW	NO	0x60770010	VAR	-

立迈胜公司版权所有

10.2 制造商定义参数 2000h 组说明

表 10-6

索引	子索引	描述	数据类型	数据范围	可访问性	能否映射	出厂设定	单位	生效方式
2000h（伺服电机参数）	06h	总线编码器类型	uint16	0~1	RW	NO	1	-	停机生效
	07h	额定电压	uint16	0~320	RW	NO	311	1V	停机生效
	08h	额定功率	uint16	-	RW	NO	40	0.01KW	停机生效
	09h	额定电流	uint16	-	RW	NO	250	0.01A	停机生效
	0Ah	最大电流	uint16	-	RW	NO	500	0.01A	停机生效
	0Bh	最大电流持续时间	uint16	-	RW	NO	100	0.1s	停机生效
	0Ch	额定转矩	uint16	-	RW	NO	127	0.01Nm	停机生效
	0Dh	最大转矩	uint16	-	RW	NO	254	0.01Nm	停机生效
	0Eh	额定转速	uint16	-	RW	NO	3000	1rpm	停机生效
	0Fh	最大转速	uint16	-	RW	NO	6000	1rpm	停机生效
	10h	转动惯量 Jm	uint16	-	RW	NO	30	0.01kgcm^2	停机生效
	11h	永磁同步电机极对数	uint16	-	RW	NO	4	1	停机生效
	12h	定子电阻	uint16	-	RW	NO	115	0.001Ω	停机生效
	13h	定子电感 Lq	uint16	-	RW	NO	25	0.01mH	停机生效
	14h	定子电感 Ld	uint16	-	RW	NO	25	0.01mH	停机生效
	16h	转矩系数 Kt	uint16	-	RW	NO	11	0.01Nm/Arms	停机生效
	19h	编码器绝对位数	uint32	-	RW	NO	17	1bit	停机生效
	1Ah	编码器极数	uint16	-	RW	NO	1	1	停机生效
	1Ch	位置传感器选择	uint16	-	RW	NO	2	-	停机生效
	1Dh	Z 信号对应电角度	uint16	-	RW	NO	0	1/4096	停机生效
	1Eh	U 相上升沿对应对角度	uint16	-	RW	NO	0	1/4096	停机生效

立迈胜公司版权所有

索引	子索引	描述	数据类型	数据范围	可访问性	能否映射	出厂设定	单位	生效方式
2001h（驱动器参数）	04h	电压等级	uint16	0~65535	RW	NO	0	1	停机生效
		具体描述：设定值小于 50 时，对应 200/400W 伺服电机的电压计算系数；设定值大于 50 时，对应 750W 伺服电机的电压计算系数							
	07h	额定输出电流	uint16	0~65535	RO	NO	2.5	0.01A	停机生效
	08h	最大输出电流	uint16	0~65535	RO	NO	5	0.01A	停机生效
	0Dh	开关死区时间	uint16	0~65535	RW	NO	100	us	停机生效
	0Eh	直流母线过压保护点	uint16	0~65535	RW	NO	420	1V	停机生效
	0Fh	直流母线电压泄放点	uint16	0~65535	RW	NO	380	1V	停机生效
	10h	直流母线电压欠压点	uint16	0~65535	RW	NO	200	1V	停机生效
	11h	驱动器过流保护点	uint16	0~65535	RW	NO	10	1V	停机生效
	18h	电流采样滤波器参数	uint16	0~65535	RW	NO	100	0.01	停机生效
	1Ch	电流环截止频率	uint16	0~65535	RW	NO	800	1Hz	停机生效
	1Dh	开环运行电流	uint16	0~65535	RW	NO	625	0.01A	停机生效
2002h(基本控制参数)	01h	控制模式选择	uint16	0~4	RW	NO	4	-	停机设定 立即生效
		具体描述：0-CIA402 模式，1-NiMotion 位置模式，2-NiMotion 速度模式，3-NiMotion 力矩模式，4-NiMotion 开环模式，5-电机参数离线识别							
	04h	输出脉冲的占空比	uint16	0~100	RW	NO	50	1%	运行设定 停机生效
	0Ah	抱闸输出关闭至电机不通电延时	unint16	0~65535	RW	NO	1	1ms	停机设定 立即生效
	13h	内外部抑制电阻选择，详见 7.5 章节	uint16	0~2	RW	NO	0	1	再次通电
	1Ch	固件编码	uint32	-	RO	NO	0	-	-
	1Eh	IAP 软件版本	uint32	-	RO	NO	0	-	-
	1Fh	硬件版本	uint32	-	RO	NO	0	-	-

立迈胜公司版权所有

索引	子索引	描述	数据类型	数据范围	可访问性	能否映射	出厂设定	单位	生效方式
2003h（实体端子输入参数）	03h	DI1 端子功能选择	uint16	0~45	RW	NO	1	1	停机生效
		具体描述：详见 7.1 章节							
	04h	DI1 端子逻辑选择	uint16	0~4	RW	NO	0	1	停机生效
		具体描述：详见 7.1 章节							
	05h	DI2 端子功能选择	uint16	0~45	RW	NO	2	1	停机生效
	06h	DI2 端子逻辑选择	uint16	0~4	RW	NO	2	1	停机生效
	07h	DI3 端子功能选择	uint16	0~45	RW	NO	12	1	停机生效
	08h	DI3 端子逻辑选择	uint16	0~4	RW	NO	0	1	停机生效
	09h	DI4 端子功能选择	uint16	0~45	RW	NO	0	1	停机生效
	0Ah	DI4 端子逻辑选择	uint16	0~4	RW	NO	0	1	停机生效
	0Bh	DI5 端子功能选择	uint16	0~45	RW	NO	0	1	停机生效
	0Ch	DI5 端子逻辑选择	uint16	0~4	RW	NO	0	1	停机生效
	0Dh	DI6 端子功能选择	uint16	0~45	RW	NO	0	1	停机生效
	0Eh	DI6 端子逻辑选择	uint16	0~4	RW	NO	0	1	停机生效
	0Fh	DI7 端子功能选择	uint16	0~45	RW	NO	0	1	停机生效
	10h	DI7 端子逻辑选择	uint16	0~4	RW	NO	0	1	停机生效
	11h	DI8 端子功能选择	uint16	0~45	RW	NO	0	1	停机生效
	12h	DI8 端子逻辑选择	uint16	0~4	RW	NO	0	1	停机生效
	13h	DI9 端子功能选择	uint16	0~45	RW	NO	0	1	停机生效
	14h	DI9 端子逻辑选择	uint16	0~4	RW	NO	0	1	停机生效
	15h	上电有效功能分配	uint16	0~65535	RW	NO	0	1	停机生效
	17h	AI1 偏置	int16	-32768~32767	RW	NO	0	mV	停机生效
	18h	AI1 输入滤波时间常数	uint16	0~65535	RW	NO	0	-	停机生效
	19h	AI1 死区	uint16	0~65535	RW	NO	100	mV	停机生效
	1Ah	AI1 倍率	int16	-32768~32767	RW	NO	0	0.001	停机生效

索引	子索引	描述	数据类型	数据范围	可访问性	能否映射	出厂设定	单位	生效方式
	1Fh	模拟量 10V 对应速度值	uint16	0~4000	RW	NO	0	rpm	停机生效
	20h	模拟量 10V 对应转矩值	uint16	0~2000	RW	NO	0	0.1%	停机生效
2004h（端子输出参数）	01h	DO1 端子功能选择	uint16	0~30	RW	NO	0	1	停机生效
		具体描述：详见 7.1 章节							
	02h	DO1 端子逻辑选择	uint16	0~1	RW	NO	0	1	停机生效
		具体描述：详见 7.1 章节							
	03h	DO2 端子功能选择	uint16	0~30	RW	NO	0	1	停机生效
	04h	DO2 端子逻辑选择	uint16	0~1	RW	NO	0	1	停机生效
	05h	DO3 端子功能选择	uint16	0~30	RW	NO	0	1	停机生效
	06h	DO3 端子逻辑选择	uint16	0~1	RW	NO	0	1	停机生效
	07h	DO4 端子功能选择	uint16	0~30	RW	NO	0	1	停机生效
	08h	DO4 端子逻辑选择	uint16	0~1	RW	NO	0	1	停机生效
	09h	DO5 端子功能选择	uint16	0~30	RW	NO	0	1	停机生效
	0Ah	DO5 端子逻辑选择	uint16	0~1	RW	NO	0	1	停机生效
2005h（位置控制参数）	01h	位置指令来源	uint16	0~65535	RW	NO	1	1	停机生效
		具体描述：0-脉冲，1-步进量，2-多段位置，3-模拟量控制方式 1，4-模拟量控制方式 2							
	05h	步进量	int16	-32768~32767	RW	NO	100	inc	停机生效
	18h	位置恢复模式	uint16	0~1	RW	NO	0	-	停机生效
		具体描述：0-多圈位置恢复，1-单圈位置恢复							
	1C	原点回归时间限制	uint16	0~65535	RW	NO	10000	ms	停机生效
	1Dh	最大正向转动位置	Int32	0~10000	RW	NO	0		停机生效
	2Ah	AI1 死区判断时间窗口	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	2Ch	模拟量 10V 对位置值	uint32	0~4294967295	RW	NO	0	inc	停机生效
	01h	主速度指令 A 来源	uint16	0~65535	RW	NO	0	1	停机生效

立迈胜公司版权所有

索引	子索引	描述	数据类型	数据范围	可访问性	能否映射	出厂设定	单位	生效方式
2006h（速度控制参数）		具体描述:0~数字给定(2006h:04h 的设定值)，1~模拟量控制方式 1，3~占空比给定，4~50%占空比调速给定							
	02h	辅速度指令 B 来源	uint16	0~65535	RW	NO	0	1	停机生效
		具体描述:0~数字给定(2006h:04h 的设定值)，1~模拟量控制方式 2，3~多段速度							
	03h	速度指令选择	uint16	0~65535	RW	NO	0	1	停机生效
		具体描述:0~A（只有 2006h:01h 生效）,1~B（只有 2006h:02h 生效）,2~A+B(2006h:01h 和 2006h:02h 同时生效)							
	04h	速度指令键盘设定值	int16	-32768~32767	RW	NO	10	rpm	立即生效
	06h	生效的速度设定值	int16	-32768~32767	RW	NO	0	rpm	立即生效
	07h	速度指令加速斜坡时间常数	uint16	0~65535	RW	NO	10	ms	立即生效
	08h	速度指令减速斜坡时间常数	uint16	0~65535	RW	NO	10	ms	立即生效
	09h	最大转速阈值	uint16	0~65535	RW	NO	6000	rpm	立即生效
	0Ah	正向速度阈值	uint16	0~65535	RW	NO	4000	rpm	立即生效
	0Bh	反向速度阈值	uint16	0~65535	RW	NO	4000	rpm	立即生效
	12h	选择 606Ch 速度反馈的单位	uint16	0~65535	RW	NO	0	1	停机生效
		具体描述：0~ 606Ch 单位为 rpm, 1 ~606Ch 单位为用户单位							
	21h	温度报警的上限阈值	uint16	0~65535	RW	NO	0	1℃	停机生效
		具体描述：设置值在 60~120 时有效，报恢复值为设置值减 5							
2007h(转矩控制参数)	01h	主转矩指令 A 来源	uint16	0~65535	RW	NO	0	1	停机生效
		具体描述:0~数字给定(2007h:04h 的设定值)，1~模拟量控制方式 1							
	02h	辅转矩指令 B 来源	uint16	0~65535	RW	NO	0	1	停机生效
		具体描述:0~数字给定(2007h:04h 的设定值)，1~模拟量控制方式 2							
	03h	转矩指令选择	uint16	0~65535	RW	NO	0	1	停机生效
		具体描述:0~A（只有 2007h:01h 生效）,1~B（只有 2007h:02h 生效）,2~A+B(2007h:01h 和 2007h:02h 同时生效)							
	04h	转矩指令键盘设定值	int16	-32768~32767	RW	NO	10	0.1%	停机生效
	05h	生效的转矩指令设定值	int16	-32768~32767	RW	NO	10	0.1%	停机生效
	06h	转矩指令滤波时间常数	uint16	0~65535	RW	NO	0	0.01ms	立即生效
		具体描述:对转矩指令进行低通滤波处理，可使得转矩指令更加平滑，减少振动。							

索引	子索引	描述	数据类型	数据范围	可访问性	能否映射	出厂设定	单位	生效方式
2007h(转矩控制参数)		设定值过大，将降低响应性。							
	0Ah	正内部转矩限制	uint16	0~65535	RW	NO	1000	0.1%	立即生效
	0Bh	反内部转矩限制	uint16	0~65535	RW	NO	1000	0.1%	立即生效
	10h	转矩控制正向速度限制值	uint16	0~65535	RW	NO	3000	rpm	立即生效
	11h	转矩控制反向速度限制值	uint16	0~65535	RW	NO	3000	rpm	立即生效
	12h	PT 模式下转矩达到阈值	uint16	0~65535	RW	NO	0	0.001Nm	停机生效
	13h	堵转检测转矩阈值	uint16	0~65535	RW	NO	0	0.1%	停机生效
	14h	PT 模式下转矩达到窗口时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	15h	堵转检测时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
2008h(增益类参数)	01h	速度环增益	uint16	1~20000	RW	NO	500	0.1Hz	运行设定立即生效
		具体描述：设置速度环的比例增益。此参数决定速度环的响应，越大则速度环响应越快，但是设置的太大可能引起振动。位置模式下，若要加大位置环增益，需同时加大速度环增益。							
	02h	速度环积分时间常数	uint16	0~65535	RW	NO	800	0.01ms	运行设定立即生效
		具体描述：设置速度环的积分时间常数。设置的值越小，积分效果越强，停止时的偏差值更快接近于 0。当此参数设置为 65535，无积分效果。							
	03h	位置环增益	uint16	0~20000	RW	NO	1500	1	运行设定立即生效
		具体描述：设置位置环的比例增益。此参数决定位置环的响应性，设置较大的位置环增益，可以缩短定位时间，但设置过大可能引起振动。							
	04h	第二速度环增益	uint16	1~20000	RW	NO	1	0.1Hz	立即生效
	05h	第二速度环积分时间常数	uint16	0~51200	RW	NO	15	0.01ms	立即生效
	06h	第二位置环增益	uint16	0~20000	RW	NO	0	1	立即生效
	08h	增益切换模式选择	uint16	0~10	RW	NO	0	1	立即生效
		具体描述： 0-固定使用第一组增益； 1-使用外部 DI 切换，DI 无效为第 1 增益，DI 有效为第 2 增益；							

索引	子索引	描述	数据类型	数据范围	可访问性	能否映射	出厂设定	单位	生效方式
2008h(增益类参数)		2~转矩指令，转矩指令的绝对值超过(等级+时滞)[%]的状态在延迟时间期间内持续时，切换到第二增益；转矩指令的绝对值不到(等级-时滞)[%]的状态在延迟时间的期间内持续时，返回到第一增益； 3~内部生效的速度指令值(606Bh) 25ms 维持不变固定使用第 1 增益，变化使用第 2 增益； 4~速度指令变化率，速度指令变化率的绝对值超过(等级+时滞)[rpm/ms]的状态在延迟时间期间内持续]时，切换到第二增益；速度指令变化率的绝对值不到(等级-时滞)[rpm/ms]的状态在延迟时间的期间内持续时，返回到第一增益； 5~速度指令，速度指令的绝对值超过(等级+时滞)[rpm]的状态在延迟时间期间内持续时，切换到第二增益；速度指令的绝对值不到(等级-时滞)[%]的状态在延迟时间的期间内持续时，返回到第一增益； 6~位置偏差，位置偏差的绝对值超过(等级+时滞)[编码器单位]的状态在延迟时间期间内持续]时，切换到第二增益；位置偏差的绝对值不到(等级-时滞)[编码器单位]的状态在延迟时间的期间内持续时，返回到第一增益； 7~位置指令，位置偏指令不为 0 的状态在延迟时间期间内持续时，切换到第二增益；位置指令为 0 的状态在延迟时间的期间内持续时，返回到第一增益； 8~定位完成，定位未完成的状态在延迟时间期间内持续时，切换到第一增益；定位完成的状态在延迟时间的期间内持续时，返回到第二增益；除位置控制模式外，其余固定为第二增益； 9~实际速度，实际速度的绝对值超过(等级+时滞)[rpm]的状态在延迟时间期间内持续]时，切换到第二增益，实际速度的绝对值不到(等级-时滞）[rpm]的状态在延迟时间期间内持续时，返回到第一增益。							
	09h	生效的增益组序号	uint16	0~10	RW	NO	0	1	立即生效
		具体描述：0-第 1 组增益，1-第 2 组增益							
	0Ah	增益切换延迟时间	uint16	0~10000	RW	NO	0	0.1ms	立即生效
	0Bh	增益切换等级	uint16	0~20000	RW	NO	0	1	立即生效
		具体描述： 实际切换动作的产生受等级和时滞两个条件的共同影响，具体影响方式见 2008h:08h 的说明。根据增益切换模式的不同，切换等级的单位会随之变化。							
	0Ch	增益切换时滞	uint16	0~20000	RW	NO	0	1	立即生效
		具体描述： 实际切换动作的产生受等级和时滞两个条件的共同影响，具体影响方式见 2008h:08h 的说明。根据增益切换模式的不同，切换等级的单位会随之变化。							

索引	子索引	描述	数据类型	数据范围	可访问性	能否映射	出厂设定	单位	生效方式
2008h(增益类参数)	0Fh	速度前馈滤波时间常数	uint16	0~6400	RW	NO	0	0.01ms	立即生效
	10h	速度前馈增益	uint16	0~65535	RW	NO	0	0.1%	立即生效
		具体描述: 位置控制模式下，增大此参数，可以提高位置指令响应，减小固定速度时的位置偏差。 调整时，先设定 2008h:0Fh 为一固定数值,将 2008h:10h 设定值由 0 逐渐增大，直至某一设定值下，速度前馈取得效果。 调整时，应反复调整 2008h:0Fh 和 2008h:10h，寻找平衡性好的设定。							
	11h	转矩前馈滤波时间常数	uint16	0~6400	RW	NO	0	0.01ms	立即生效
	12h	转矩前馈增益	uint16	0~65535	RW	NO	0	0.001	立即生效
		具体描述: 非转矩模式下，增大此参数，可提高对变化的速度指令的响应性和提高位置指令响应，减小固定速度时的位置偏差。 调整时，先设定 2008h:11h 为固定值，逐步增大 2008h:12h，以增大转矩前馈的作用；当出现速度过冲时，保持 2008h:12h 不变，增大 2008h:11h。 调整时，应反复调整 2008h:11h 和 2008h:12h，寻找平衡性好的设定。							
	14h	速度反馈低通滤波截止频率	uint16	0~4000	RW	NO	900	Hz	立即生效
		具体描述：设置的越小，速度反馈波动越小，但反馈延迟也越大，一般保持默认参数即可。							
2009h（增益参数）	05h	低频振动抑制模式选择	uint16	0~1	RW	NO	0	1	停机生效
	06h	OffInertiaAutoTunMode	uint16	0~65535	RO	NO	0	1	-
	0Dh	第 1 组陷波器频率	uint16	0~4000	RW	NO	0	Hz	停机生效
		具体描述：设置陷波器的中心频率，即机械共振频率。							
	0Eh	第 1 组陷波器陷波宽度	uint16	0~4000	RW	NO	0	Hz	停机生效
		具体描述：设置机械共振中心频率两侧的的频带宽度							
	0Fh	第 1 组陷波器深度	uint16	0~100	RW	NO	0	%	停机生效
		具体描述：0~不进行陷波，100~最大陷波深度							
	10h	第 2 组陷波器频率	uint16	0~4000	RW	NO	0	Hz	停机生效
	11h	第 2 组陷波器陷波宽度	uint16	0~4000	RW	NO	0	Hz	停机生效
	12h	第 2 组陷波器深度	uint16	0~100	RW	NO	0	1	停机生效

索引	子索引	描述	数据类型	数据范围	可访问性	能否映射	出厂设定	单位	生效方式
2009h（增益参数）	13h	第 3 组陷波器频率	uint16	0~4000	RW	NO	0	Hz	停机生效
	14h	第 3 组陷波器陷波宽度	uint16	0~4000	RW	NO	0	Hz	停机生效
	15h	第 3 组陷波器深度	uint16	0~100	RW	NO	0	1	停机生效
	16h	第 4 组陷波器频率	uint16	0~4000	RW	NO	0	Hz	停机生效
	17h	第 4 组陷波器陷波宽度	uint16	0~4000	RW	NO	0	Hz	停机生效
	18h	第 4 组陷波器深度	uint16	0~100	RW	NO	0	1	停机生效
	1Dh	低频共振频率	uint16	10~1000	RW	NO	10	0.1Hz	停机生效
		具体描述：详见 8.4.2 章节							
	1Eh	振动抑制宽度等级	uint16	0~100	RW	NO	0	1	停机生效
		具体描述：详见 8.4.2 章节							
	23h	阻尼比系数	uint16	0~10	RW	NO	5	1	停机生效
		具体描述：详见 8.4.2 章节							
200Ah（故障与保护参数）	03h	电机过载保护 I^2T	int16	0~2000	RW	NO	50	2%	立即生效
	06h	超速故障阈值	uint16	0~65535	RW	NO	0	1	立即生效
	13h	电机过载屏蔽使能	uint16	0~1	RW	NO	0	1	立即生效
	1Bh	编码器多圈溢出故障选择	uint16	0~1	RW	NO	0	1	立即生效
	1Fh	抱闸检测使能	uint16	0~65535	RW	NO	0	1	停机生效
	20h	抱闸负载重力	int16	0~2000	RW	NO	0	0.1%	停机生效
200Bh(监控参数)	01h	伺服电机驱动器内部状态	uint16	0~65535	RO	NO	0	1	-
		具体描述：0~未准备好、1~准备好、6~位置闭环控制、8~速度闭环控制、9~转矩控制、10~开环控制、12~错误							
	02h	实际电机转速	int16	-32768~32767	RO	NO	-	rpm	-
	04h	内部转矩指令	int16	-32768~32767	RO	NO	0	0	-

索引	子索引	描述	数据类型	数据范围	可访问性	能否映射	出厂设定	单位	生效方式
	05h	输入信号(DI 信号)监视	uint16	0~65535	RO	NO	0	1	-
	06h	输出信号(DO 信号)监视	uint16	0~65535	RO	NO	0	1	-
	0Ah	输入 PWM 频率	uint16	0~65535	RO	NO	0	Hz	-
	0Fh	总上电时间	uint32	0~4294967295	RO	NO	0	s	-
	12h	A 相电流有效值	uint16	0~65535	RO	NO	0	0.01A	-
	13h	B 相电流有效值	uint16	0~65535	RO	NO	0	0.01A	-
	14h	C 相电流有效值	uint16	0~65535	RO	NO	0	0.01A	-
	15h	母线电压值	uint16	0~65535	RO	NO	0	0.1V	-
	16h	模块温度值	int16	-32768~32767	RO	NO	0	1°C	-
	2Dh	实际电机转速	uint16	0~65535	RO	NO	-	0.1rpm	-
200Ch（通信参数）	01h	通信方式选择	uint16	0~2	RW	NO	1	1	再次通电
		具体描述：0~外部脉冲控制（默认 CAN 通信），1~EtherCAT，2~CAN							
	02h	驱动器轴地址	uint16	1~127	RW	NO	1	1	再次通电
		具体描述： 设定使用 CANopen 通信时的驱动器轴地址。 1~127：多台伺服电机进行组网时，每个伺服电机只能有唯一的地址，否则会导致通信异常或无法通信。							
	03h	串口波特率设置	uint16	0~8	RW	NO	8	1	再次通电
		具体描述：设置伺服电机与上位机的通信速率，如下表所示:							

设定值	波特率设置
8	1MBit/sec
7	800kBit/sec
6	500kBit/sec
5	250kBit/sec
4	125kBit/sec
3	100kBit/sec
2	50kBit/sec

索引	子索引	描述	数据类型	数据范围	可访问性	能否映射	出厂设定	单位	生效方式
		<table><tr><td>1</td><td>20kBit/sec</td></tr><tr><td>0</td><td>10kBit/sec</td></tr></table> 伺服电机的通信速率必须和上位机通信速率一致，否则无法通信。							
200D$_h$（辅助功能参数）	0A$_h$	绝对编码器复位使能	uint16	0~2	RW	NO	-	1	重启生效
	0B$_h$	抱闸负载辨识	uint16	0~1	RW	NO	0	1	停机生效
200E$_h$（故障代码）	01$_h$	电机过载	int32	-2147483648~2147483647	RW	NO	67183377	1	立即生效
	02$_h$	电机堵转	int32	-2147483648~2147483647	RW	NO	8978	1	立即生效
	03$_h$	电源过压	int32	-2147483648~2147483647	RW	NO	78352	1	立即生效
	04$_h$	电源欠压	int32	-2147483648~2147483647	RW	NO	16855584	1	立即生效
	05$_h$	温度过高	int32	-2147483648~2147483647	RW	NO	82448	1	立即生效
	06$_h$	温度过低	int32	-2147483648~2147483647	RW	NO	82464	1	立即生效
	07$_h$	参数设置错误	int32	-2147483648~2147483647	RW	NO	90912	1	立即生效
	08$_h$	电机超速	int32	-2147483648~2147483647	RW	NO	94992	1	立即生效
	09$_h$	通信故障	int32	-2147483648~2147483647	RW	NO	95489	1	立即生效
	0A$_h$	原点回归超时错误	int32	-2147483648~2147483647	RW	NO	34320	1	立即生效

立迈胜公司版权所有

索引	子索引	描述	数据类型	数据范围	可访问性	能否映射	出厂设定	单位	生效方式
200Eh（故障代码）	0Bh	位置超差错误	int32	-2147483648~2147483647	RW	NO	34321	1	立即生效
	0Ch	软件超限故障	int32	-2147483648~2147483647	RW	NO	50431507	1	立即生效
	0Dh	超限开关故障	int32	-2147483648~2147483647	RW	NO	50431507	1	立即生效
	OEh	输出相故障	int32	-2147483648~2147483647	RW	NO	12933	1	立即生效
	0Fh	曲线规划计算错误	int32	-2147483648~2147483647	RW	NO	67208725	1	立即生效
	10h	目标位置溢出	int32	-2147483648~2147483647	RW	NO	99862	1	立即生效
	11h	曲线规划参数过小	int32	-2147483648~2147483647	RW	NO	83985943	1	立即生效
200F（编码器参数）	0Ah	多圈绝对值编码器功能检测	int32	-2147483648~2147483647	RO	NO	0	1	停机生效
	0Bh	多圈编码器电池电压	int32	-2147483648~2147483647	RO	NO	0	mv	停机生效
	0Ch	多圈编码器校准指令	int32	-2147483648~2147483647	RW	NO	0	1	立即生效
	0Dh	多圈编码器校准完成检测指令	int32	-2147483648~2147483647	RO	NO	0	1	立即生效
	0Eh	多圈绝对值编码器零点绝对值 A	int32	-2147483648~2147483647	RW	NO	0	1	立即生效
	0Fh	多圈绝对值编码器零点绝对值 B	int32	-2147483648~2147483647	RW	NO	0	1	立即生效

立迈胜公司版权所有

索引	子索引	描述	数据类型	数据范围	可访问性	能否映射	出厂设定	单位	生效方式
2011h（多段位置功能参数）	01h	多段位置运行方式	uint16	0~3	RW	NO	0	1	停机生效
		具体描述：详见 6.16.4 章节							
	02h	位置指令终点段数	uint16	1~16	RW	NO	1	1	停机生效
		具体描述：设置多段位置指令的总段数							
	04h	多段位置循环次数	uint16	0~65535	RW	NO	0	1	停机生效
		具体描述：多段位置运行方式为 1 和 3 的循环次数							
	05h	位置指令类型选择	uint16	0~1	RW	NO	0	1	停机生效
		具体描述：0-相对位移；1-绝对位移							
	06h	多段位置循环起点段	uint16	0~16	RW	NO	0	1	停机生效
		具体描述：多段位置运行方式为 1 和 3 的起点段							
	07h	第 1 段移动位移	int32	-2147483648~2147483647	RW	NO	0	用户单位	停机生效
	08h	第 1 段位移最大运行速度	uint16	1~6000	RW	NO	1	rpm	停机生效
	09h	第 1 段位移加减速时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
		具体描述：设置多段位置第 1 段电机由 0rpm 匀变速到 1000rpm 的时间							
	0Ah	第 1 段位移完成后等待时间	uint16	0~10000	RW	NO	0	ms	停机生效
		具体描述：多段位置第 1 段位移运行完成后，运行下一段位移前的等待时间							
	0Bh	第 2 段移动位移	int32	-2147483648~2147483647	RW	NO	0	用户单位	停机生效
	0Ch	第 2 段位移最大运行速度	uint16	1~6000	RW	NO	1	rpm	停机生效
	0Dh	第 2 段位移加减速时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	0Eh	第 2 段位移完成后等待时间	uint16	0~10000	RW	NO	0	ms	停机生效
	0Fh	第 3 段移动位移	int32	-2147483648~2147483647	RW	NO	0	用户单位	停机生效
	10h	第 3 段位移最大运行速度	uint16	1~6000	RW	NO	1	rpm	停机生效
	11h	第 3 段位移加减速时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效

立迈胜公司版权所有

索引	子索引	描述	数据类型	数据范围	可访问性	能否映射	出厂设定	单位	生效方式
2011h（多段位置功能参数）	12h	第 3 段位移完成后等待时间	uint16	0~10000	RW	NO	0	ms	停机生效
	13h	第 4 段移动位移	int32	-2147483648~2147483647	RW	NO	0	用户单位	停机生效
	14h	第 4 段位移最大运行速度	uint16	1~6000	RW	NO	1	rpm	停机生效
	15h	第 4 段位移加减速时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	16h	第 4 段位移完成后等待时间	uint16	0~10000	RW	NO	0	ms	停机生效
	17h	第 5 段移动位移	int32	-2147483648~2147483647	RW	NO	0	用户单位	停机生效
	18h	第 5 段位移最大运行速度	uint16	1~6000	RW	NO	1	rpm	停机生效
	19h	第 5 段位移加减速时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	1Ah	第 5 段位移完成后等待时间	uint16	0~10000	RW	NO	0	ms	停机生效
	1Bh	第 6 段移动位移	int32	-2147483648~2147483647	RW	NO	0	用户单位	停机生效
	1Ch	第 6 段位移最大运行速度	uint16	1~6000	RW	NO	1	rpm	停机生效
	1Dh	第 6 段位移加减速时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	1Eh	第 6 段位移完成后等待时间	uint16	0~10000	RW	NO	0	ms	停机生效
	1Fh	第 7 段移动位移	int32	-2147483648~2147483647	RW	NO	0	用户单位	停机生效
	20h	第 7 段位移最大运行速度	uint16	1~6000	RW	NO	1	rpm	停机生效
	21h	第 7 段位移加减速时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	22h	第 7 段位移完成后等待时间	uint16	0~10000	RW	NO	0	ms	停机生效
	23h	第 8 段移动位移	int32	-2147483648~2147483647	RW	NO	0	用户单位	停机生效
	24h	第 8 段位移最大运行速度	uint16	1~6000	RW	NO	1	rpm	停机生效
	25h	第 8 段位移加减速时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	26h	第 8 段位移完成后等待时间	uint16	0~10000	RW	NO	0	ms	停机生效

立迈胜公司版权所有

索引	子索引	描述	数据类型	数据范围	可访问性	能否映射	出厂设定	单位	生效方式
2011h（多段位置功能参数）	27h	第 9 段移动位移	int32	-2147483648~2147483647	RW	NO	0	用户单位	停机生效
	28h	第 9 段位移最大运行速度	uint16	1~6000	RW	NO	1	rpm	停机生效
	29h	第 9 段位移加减速时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	2Ah	第 9 段位移完成后等待时间	uint16	0~10000	RW	NO	0	ms	停机生效
	2Bh	第 10 段移动位移	int32	-2147483648~2147483647	RW	NO	0	用户单位	停机生效
	2Ch	第 10 段位移最大运行速度	uint16	1~6000	RW	NO	1	rpm	停机生效
	2Dh	第 10 段位移加减速时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	2Eh	第 10 段位移完成后等待时间	uint16	0~10000	RW	NO	0	ms	停机生效
	2Fh	第 11 段移动位移	int32	-2147483648~2147483647	RW	NO	0	用户单位	停机生效
	30h	第 11 段位移最大运行速度	uint16	1~6000	RW	NO	1	rpm	停机生效
	31h	第 11 段位移加减速时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	32h	第 11 段位移完成后等待时间	uint16	0~10000	RW	NO	0	ms	停机生效
	33h	第 12 段移动位移	int32	-2147483648~2147483647	RW	NO	0	用户单位	停机生效
	34h	第 12 段位移最大运行速度	uint16	1~6000	RW	NO	1	rpm	停机生效
	35h	第 12 段位移加减速时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	36h	第 12 段位移完成后等待时间	uint16	0~10000	RW	NO	0	ms	停机生效
	37h	第 13 段移动位移	int32	-2147483648~2147483647	RW	NO	0	用户单位	停机生效
	38h	第 13 段位移最大运行速度	uint16	1~6000	RW	NO	1	rpm	停机生效
	39h	第 13 段位移加减速时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	3Ah	第 13 段位移完成后等待时间	uint16	0~10000	RW	NO	0	ms	停机生效

立迈胜公司版权所有

索引	子索引	描述	数据类型	数据范围	可访问性	能否映射	出厂设定	单位	生效方式
2011h（多段位置功能参数）	3Bh	第 14 段移动位移	int32	-2147483648~2147483647	RW	NO	0	用户单位	停机生效
	3Ch	第 14 段位移最大运行速度	uint16	1~6000	RW	NO	1	rpm	停机生效
	3Dh	第 14 段位移加减速时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	3Eh	第 14 段位移完成后等待时间	uint16	0~10000	RW	NO	0	ms	停机生效
	3Fh	第 15 段移动位移	int32	-2147483648~2147483647	RW	NO	0	用户单位	停机生效
	40h	第 15 段位移最大运行速度	uint16	1~6000	RW	NO	1	rpm	停机生效
	41h	第 15 段位移加减速时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	42h	第 15 段位移完成后等待时间	uint16	0~10000	RW	NO	0	ms	停机生效
	43h	第 16 段移动位移	int32	-2147483648~2147483647	RW	NO	0	用户单位	停机生效
	44h	第 16 段位移最大运行速度	uint16	1~6000	RW	NO	1	rpm	停机生效
	45h	第 16 段位移加减速时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	46h	第 16 段位移完成后等待时间	uint16	0~10000	RW	NO	0	ms	停机生效
2012h（多段速度功能参数）	01h	多段速度指令运行方式	uint16	0~2	RW	NO	0	1	停机生效
		具体描述：详见 6.17.4 章节							
	02h	速度指令终点段数选择	uint16	1~16	RW	NO	1	1	停机生效
	03h	多段速度循环次数	uint16	0~65535	RW	NO	0	1	停机生效
	0Ch	第 1 段速度指令	int16	-6000~6000	RW	NO	0	rpm	停机生效
	0Dh	第 1 段指令运行时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	0Eh	第 1 段加减速时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	0Fh	第 2 段指令	int16	-6000~6000	RW	NO	0	rpm	停机生效
	10h	第 2 段指令运行时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	11h	第 2 段加减速时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效

立迈胜公司版权所有

索引	子索引	描述	数据类型	数据范围	可访问性	能否映射	出厂设定	单位	生效方式
2012h（多段速度参数）	12h	第 3 段指令	int16	-6000~6000	RW	NO	0	rpm	停机生效
	13h	第 3 段指令运行时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	14h	第 3 段加减速时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	15h	第 4 段指令	int16	-6000~6000	RW	NO	0	rpm	停机生效
	16h	第 4 段指令运行时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	17h	第 4 段加减速时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	18h	第 5 段指令	int16	-6000~6000	RW	NO	0	rpm	停机生效
	19h	第 5 段指令运行时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	1Ah	第 5 段加减速时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	1Bh	第 6 段指令	int16	-6000~6000	RW	NO	0	rpm	停机生效
	1Ch	第 6 段指令运行时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	1Dh	第 6 段加减速时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	1Eh	第 7 段指令	int16	-6000~6000	RW	NO	0	rpm	停机生效
	1Fh	第 7 段指令运行时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	20h	第 7 段加减速时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	21h	第 8 段指令	int16	-6000~6000	RW	NO	0	rpm	停机生效
	22h	第 8 段指令运行时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	23h	第 8 段加减速时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	24h	第 9 段指令	int16	-6000~6000	RW	NO	0	rpm	停机生效
	25h	第 9 段指令运行时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	26h	第 9 段加减速时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	27h	第 10 段指令	int16	-6000~6000	RW	NO	0	rpm	停机生效
	28h	第 10 段指令运行时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	29h	第 10 段加减速时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	2Ah	第 11 段指令	int16	-6000~6000	RW	NO	0	rpm	停机生效
	2Bh	第 11 段指令运行时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效

立迈胜公司版权所有

索引	子索引	描述	数据类型	数据范围	可访问性	能否映射	出厂设定	单位	生效方式
2012h（多段速度参数）	2Ch	第 11 段加减速时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	2Dh	第 12 段指令	int16	-6000~6000	RW	NO	0	rpm	停机生效
	2Eh	第 12 段指令运行时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	2Fh	第 12 段加减速时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	30h	第 13 段指令	int16	-6000~6000	RW	NO	0	rpm	停机生效
	31h	第 13 段指令运行时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	32h	第 13 段加减速时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	33h	第 14 段指令	int16	-6000~6000	RW	NO	0	rpm	停机生效
	34h	第 14 段指令运行时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	35h	第 14 段加减速时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	36h	第 15 段指令	int16	-6000~6000	RW	NO	0	rpm	停机生效
	37h	第 15 段指令运行时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	38h	第 15 段加减速时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	39h	第 16 段指令	int16	-6000~6000	RW	NO	0	rpm	停机生效
	3Ah	第 16 段指令运行时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
	3Bh	第 16 段加减速时间	uint16	0~65535	RW	NO	0	ms	停机生效
2017h（虚拟输入端子参数）	01h	VDI1 端子功能选择	uint16	0~45	RW	NO	0	1	停机生效
		具体描述：详见 7.1 章节							
	02h	VDI1 端子逻辑选择	uint16	0~1	RW	NO	0	1	停机生效
		具体描述：详见 7.1 章节							
	03h	VDI2 端子功能选择	uint16	0~45	RW	NO	0	1	停机生效
	04h	VDI2 端子逻辑选择	uint16	0~1	RW	NO	0	1	停机生效
	05h	VDI3 端子功能选择	uint16	0~45	RW	NO	0	1	停机生效
	06h	VDI3 端子逻辑选择	uint16	0~1	RW	NO	0	1	停机生效
	07h	VDI4 端子功能选择	uint16	0~45	RW	NO	0	1	停机生效
	08h	VDI4 端子逻辑选择	uint16	0~1	RW	NO	0	1	停机生效

立迈胜公司版权所有

索引	子索引	描述	数据类型	数据范围	可访问性	能否映射	出厂设定	单位	生效方式
2017h（虚拟输入端子参数）	09h	VDI5 端子功能选择	uint16	0~45	RW	NO	0	1	停机生效
	0Ah	VDI5 端子逻辑选择	uint16	0~1	RW	NO	0	1	停机生效
	0Bh	VDI6 端子功能选择	uint16	0~45	RW	NO	0	1	停机生效
	0Ch	VDI6 端子逻辑选择	uint16	0~1	RW	NO	0	1	停机生效
	0Dh	VDI7 端子功能选择	uint16	0~45	RW	NO	0	1	停机生效
	0Eh	VDI7 端子逻辑选择	uint16	0~1	RW	NO	0	1	停机生效
	0Fh	VDI8 端子功能选择	uint16	0~45	RW	NO	0	1	停机生效
	10h	VDI8 端子逻辑选择	uint16	0~1	RW	NO	0	1	停机生效
	11h	VDI9 端子功能选择	uint16	0~45	RW	NO	0	1	停机生效
	12h	VDI9 端子逻辑选择	uint16	0~1	RW	NO	0	1	停机生效
	13h	VDI10 端子功能选择	uint16	0~45	RW	NO	0	1	停机生效
	14h	VDI10 端子逻辑选择	uint16	0~1	RW	NO	0	1	停机生效
	15h	VDI11 端子功能选择	uint16	0~45	RW	NO	0	1	停机生效
	16h	VDI11 端子逻辑选择	uint16	0~1	RW	NO	0	1	停机生效
	17h	VDI12 端子功能选择	uint16	0~45	RW	NO	0	1	停机生效
	18h	VDI12 端子逻辑选择	uint16	0~1	RW	NO	0	1	停机生效
	19h	VDI13 端子功能选择	uint16	0~45	RW	NO	0	1	停机生效
	1Ah	VDI13 端子逻辑选择	uint16	0~1	RW	NO	0	1	停机生效
	1Bh	VDI14 端子功能选择	uint16	0~45	RW	NO	0	1	停机生效
	1Ch	VDI14 端子逻辑选择	uint16	0~1	RW	NO	0	1	停机生效
	1Dh	VDI15 端子功能选择	uint16	0~45	RW	NO	0	1	停机生效
	1Eh	VDI15 端子逻辑选择	uint16	0~1	RW	NO	0	1	停机生效
	1Fh	VDI16 端子功能选择	uint16	0~45	RW	NO	0	1	停机生效
	20h	VDI16 端子逻辑选择	uint16	0~1	RW	NO	0	1	停机生效
	01h	通信给定 VDI 虚拟电平	uint16	0~65535	RW	NO	0	1	停机生效

索引	子索引	描述	数据类型	数据范围	可访问性	能否映射	出厂设定	单位	生效方式
2031h（通信给定伺服相关变量）		具体描述： 2031h:01h 的 bit(n)=1 表示 VDI(n+1)为高电平；bit(n)=0 表示 VDI(n+1)为低电平							
	02h	通信给定 Do 输出状态	uint16	0~65535	RW	NO	0	1	停机生效
		具体描述： 2004h 逻辑选择为正时，2031h:02h=1,Do 输出高电平，2031h:02h=0,Do 输出低电平； 2004h 逻辑选择为负时，2031h:02h=1,Do 输出低电平；2031h:02h=0,Do 输出高电平							

10.3 子协议定义参数 6000h 组说明

表 10-7

索引	子索引	描述	数据类型	数据范围	可访问性	能否映射	出厂设定	单位	生效方式
603Fh	00h	错误码,详见 9.1 章节	uint16	0~65535	RO	TPDO	0	-	-
6040h	00h	控制字	uint16	0~65535	RW	RPDO	0	1	停机生效
6041h	00h	状态字	uint16	0~65535	RO	TPDO	0	1	-
6042h	00h	VM 模式的目标速度	int16	-32768~32767	RW	RPDO	0	rpm	停机生效
6043h	00h	VM 模式生效的目标速度	int16	-32768~32767	RO	TPDO	0	rpm	-
6044h	00h	VM 模式下实际速度	int16	-32768~32767	RO	TPDO	0	rpm	-
6046h	01h	VM 模式的速度最小值	uint32	0~4294967295	RW	RPDO	10	rpm	停机生效
	02h	VM 模式的速度最大值	uint32	0~4294967295	RW	RPDO	3000	rpm	停机生效
6048h	01h	VM 模式的加速度=delta speed/delta time	uint32	0~4294967295	RW	RPDO	500	rpm	停机生效
	02h		uint16	0~65535	RW	RPDO	1	s	停机生效
6049h	01h	VM 模式的减速度=delta speed/delta time	uint32	0~4294967295	RW	RPDO	500	rpm	停机生效
	02h		uint16	0~65535	RW	RPDO	1	s	停机生效
604Ah	01h	VM 模式的急停速度=delta speed/delta time	uint32	0~4294967295	RW	RPDO	800	rpm	停机生效
	02h		uint16	0~65535	RW	RPDO	1	s	停机生效
604Ch	01h	VM 模式的缩放系数	int32	-2147483648~2147483647	RW	RPDO	0	1	停机生效
	02h		int32	-2147483648~2147483647	RW	RPDO	0	1	停机生效
		具体描述： 子索引 1 包含用于计算速度的分子(乘数)，子索引 2 包含分母(除数)。 速度单位：rpm*子索引 1 /子索引 2 ，比如子索引 1 设置 2，子索引 2 设置 1，则速度单位：2rpm。 如果子索引 1 和 2 任意一个为 0，速度单位为 rpm。							
605Ah	00h	快速停机方式选择，详见 4.1.4 章节	int16	-32768~32767	RW	NO	2	1	停机生效
605Dh	00h	暂停方式选择，详见 4.1.4 章节	int16	-32768~32767	RW	NO	1	1	停机生效

索引	子索引	描述	数据类型	数据范围	可访问性	能否映射	出厂设定	单位	生效方式
605E$_h$	00$_h$	故障停机方式选择，详见 4.1.4 章节	int16	-32768~32767	RO	NO	0	1	停机生效
6060$_h$	00$_h$	模式选择，详见 6.1 章节	int8	0~10	RW	RPDO	1	1	停机生效
6061$_h$	00$_h$	运行模式显示，详见 6.2 章节	int8	0~10	RO	TPDO	1	1	-
6062$_h$	00$_h$	驱动器内部当前生效的目标位置指令值	int32	-2147483648~2147483647	RO	TPDO	0	用户单位	-
6063$_h$	00$_h$	电机当前的绝对位置反馈	int32	-2147483648~2147483647	RO	TPDO	0	编码器单位	-
6064$_h$	00$_h$	电机当前的用户绝对位置反馈	int32	-2147483648~2147483647	RO	TPDO	0	用户单位	-
		具体描述：位置反馈 6064$_h$× 传动比 (6091$_h$) = 位置反馈 6063$_h$							
6065$_h$	00$_h$	位置偏差过大阈值	uint32	0~4294967295	RW	RPDO	50	用户单位	停机生效
		具体描述：位置偏差超过±6065$_h$时，且时间到达 6066$_h$时，报跟踪错误							
6066$_h$	00$_h$	位置偏差过大超时	uint16	0~65535	RW	RPDO	30000	ms	停机生效
		具体描述：位置偏差超过 ±6065$_h$ 时，且时间到达 6066$_h$时，报跟踪错误							
6067$_h$	00$_h$	位置到达阈值	uint32	0~4294967295	RW	RPDO	10	用户单位	停机生效
		具体描述：位置偏差在 ±6067$_h$ 以内，且时间达到 6068$_h$时，认为位置到达，位置类模式下，状态字 6041$_h$的 bit10=1							
6068$_h$	00$_h$	位置到达时间窗口	uint16	0~65535	RW	RPDO	5	ms	停机生效
		具体描述：位置偏差在 ±6067$_h$ 以内，且时间达到 6068$_h$ 时，认为位置到达，位置类模式下，状态字 6041$_h$的 bit10=1							
6069$_h$	00$_h$	速度传感器的反馈值	int32	-2147483648~2147483647	RO	TPDO	0	用户单位/s	-
606B$_h$	00$_h$	控制器内部生效的速度指令值	int32	-2147483648~2147483647	RO	TPDO	0	用户单位/s	-
606C$_h$	00$_h$	当前的实际速度反馈值	int32	-2147483648~2147483647	RO	TPDO	0	rpm	-
606D$_h$	00$_h$	速度到达阈值	uint16	0~65535	RW	RPDO	500	rpm	停机生效
		具体描述：目标速度 60FF$_h$(转化成电机速度 rpm)与电机实际速度的差值在±606D 以内，且时间达到 606E$_h$时，认为速度到达，状态字 6041$_h$的 bit10=1							

索引	子索引	描述	数据类型	数据范围	可访问性	能否映射	出厂设定	单位	生效方式
606E$_h$	00$_h$	速度到达时间窗口	uint16	0~65535	RW	RPDO	5	ms	停机生效
		具体描述：目标速度 60FF$_h$(转化成电机速度 rpm)与电机实际速度的差值在±606D 以内，且时间达到 606E$_h$ 时，认为速度到达，状态字 6041$_h$ 的 bit10=1							
606F$_h$	00$_h$	零度到达阈值	uint16	0~65535	RW	RPDO	5	用户单位/s	停机生效
		具体描述：当前速度 6069$_h$ 在±606F 之内，且时间到达 6070$_h$，认为零速到达，状态字 6041$_h$ 的 bit12=1							
6070$_h$	00$_h$	零度到达时间窗口	uint16	0~65535	RW	RPDO	5	ms	停机生效
		具体描述：当前速度 6069$_h$ 在±606F 之内，且时间到达 6070$_h$，认为零速到达，状态字 6041$_h$ 的 bit12=1							
6071$_h$	00$_h$	目标转矩	int16	-32768~32767	RW	RPDO	0	0.10%	停机生效
		具体描述：100.0%对应于 1 倍的电机额定转矩							
6072$_h$	00$_h$	最大转矩	uint16	0~65535	RW	RPDO	1000	0.10%	停机生效
6073$_h$	00$_h$	最大电流	uint16	0~65535	RW	NO	1500	0.10%	停机生效
6074$_h$	00$_h$	转矩指令，反映伺服使能状态下已输入得转矩指令	int16	-32768~32767	RO	TPDO	0	0.10%	-
6075$_h$	00$_h$	额定电流	uint32	0~4294967295	RW	RPDO	11700	0.001A	停机生效
6076$_h$	00$_h$	额定力矩	uint32	0~4294967295	RW	RPDO	1270	0.01N.m	停机生效
6077$_h$	00$_h$	转矩反馈值	int16	-32768~32767	RO	TPDO	-	0.10%	-
6078$_h$	00$_h$	电流反馈值	int16	-32768~32767	RO	TPDO	-	0.10%	-
607A$_h$	00$_h$	目标位置	int32	-2147483648~2147483647	RW	RPDO	0	用户单位	停机生效
607C$_h$	00$_h$	原点偏移值	int32	-2147483648~2147483647	RW	RPDO	0	用户单位	停机生效
		具体描述：设置在原点回归模式下机械零点偏离电机原点的物理位置；在完成原点回归操作时，状态字 6041$_h$ 的 bit15=1 时生效							
607D$_h$	01$_h$	软件绝对位置最小限制	int32	-2147483648~2147483647	RW	RPDO	-65535	用户单位	停机生效
	02$_h$	软件绝对位置最大限制	int32	-2147483648~2147483647	RW	RPDO	65535	用户单位	停机生效
607E$_h$	00$_h$	指令极性，详见 5.3 章节	uint8	0~255	RW	NO	0	1	停机生效
607F$_h$	00$_h$	最大轮廓速度	uint32	0~4294967295	RW	RPDO	500000	用户单位/s	停机生效
6080$_h$	00$_h$	电机最大速度	uint32	0~4294967295	RW	RPDO	4000	rpm	停机生效
6081$_h$	00$_h$	轮廓速度	uint32	0~4294967295	RW	RPDO	500000	用户单位/s	停机生效
		具体描述：设置轮廓位置模式下该段位移指令的匀速运行速度，具体计算如下：							

索引	子索引	描述	数据类型	数据范围	可访问性	能否映射	出厂设定	单位	生效方式
		电机转速（rpm）$=\frac{6081h\times 传动比\ 6091h}{编码器分辨率}\times 60$							
6082h	00h	轮廓终点速度	uint32	0~4294967295	RW	RPDO	0	用户单位/s	停机生效
6083h	00h	轮廓加速度	uint32	0~4294967295	RW	RPDO	409600	用户单位/s^2	停机生效
6084h	00h	轮廓减速度	uint32	0~4294967295	RW	RPDO	409600	用户单位/s^2	停机生效
6085h	00h	快速停机减速度	uint32	0~4294967295	RW	RPDO	500000	用户单位/s^2	停机生效
6086h	00h	轮廓斜坡类型	int16	-32768~32767	RW	RPDO	3	1	停机生效
		具体描述：设置电机位置指令或速度指令的曲线类型。0-线性，3-S 曲线							
6087h	00h	转矩斜坡	uint32	0~4294967295	RW	RPDO	10	0.10%	停机生效
		具体描述：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							
6088h	00h	转矩斜坡类型	int16	-32768~32767	RW	RPDO	0	1	停机生效
608Fh	01h	编码器增量	uint32	0~4294967295	RW	NO	10000	inc	停机生效
	02h	电机转数	uint32	0~4294967295	RW	NO	1	rev	停机生效
		具体描述：用于设置编码器增量对应电机转动的圈数 位置编码器分辨率 $=\frac{编码器增量（608Fh:01h）}{电机转数（608Fh:02h）}$							
6091h	01h	传动比	uint32	0~4294967295	RW	NO	1	rev	停机生效
	02h		uint32	0~4294967295	RW	NO	1	rev	停机生效
		具体描述：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，详见 5.2 章节							
6098h	00h	原点回归方式，详见 6.7.4 章节	int8	-128~127	RW	RPDO	24	1	停机生效
6099h	01h	找开关速度（高速）	uint32	0~4294967295	RW	RPDO	10000	用户单位/s	停机生效
	02h	找原点速度（低速）	uint32	0~4294967295	RW	RPDO	2730	用户单位/s	停机生效
609Ah	00h	原点回归加速度	uint32	0~4294967295	RW	RPDO	409600	用户单位/s	停机生效
60A3h	00h	轮廓加加速度使用数目，	Usint8	0~255	RW	RPDO	2	1	停机生效

立迈胜公司版权所有

索引	子索引	描述	数据类型	数据范围	可访问性	能否映射	出厂设定	单位	生效方式
		本设备只使用 60A4h:01h 和 60A4h:02h							
60A4h	01h	轮廓加加速度	uint32	0~4294967295	RW	NO	50000	用户单位/s²	停机生效
	02h	轮廓减加速度	uint32	0~4294967295	RW	NO	50000	用户单位/s²	停机生效
60B0h	00h	位置偏置	int32	-2147483648~2147483647	RW	RPDO	0	用户单位	停机生效
		具体描述：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							
60B1h	00h	速度偏置	int32	-2147483648~2147483647	RW	RPDO	0	用户单位	停机生效
		具体描述：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							
60B2h	00h	转矩偏置	int32	-2147483648~2147483647	RW	RPDO	0	用户单位	停机生效
		具体描述：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							
60C1h	01h	插补的目标位置	int32	-2147483648~2147483647	RW	RPDO	0	用户单位	停机生效
60C2h	01h	插补周期时间常数 t	uint8	0~255	RW	NO	20	s	停机生效
	02h	插补周期时间指数 n	Int8	-128~127	RW	NO	-1	1	停机生效
		具体描述：插补周期=t×10ⁿ 秒							
60C5h	00h	最大轮廓加速度	uint32	0~4294967295	RW	RPDO	500000	用户单位/s2	停机生效
60C6h	00h	最大轮廓减速度	uint32	0~4294967295	RW	RPDO	500000	用户单位/s²	停机生效
60F2h	00h	定位选项	uint16	0~65535	RW	RPDO	0	1	停机生效
		具体描述如下:							

Bit1	Bit0	描述
0	0	相对位置移动，相对于目标位置（607Ah）
0	1	相对位置移动，相对于已输入的位置指令（60FCh）
1	0	相对位置移动，相对于已输入的位置指令（6064h）

60F4h	00h	用户位置偏差	int32	-2147483648~2147483647	RO	TPDO	0	用户单位	-
60FAh	00h	调节器输出	int32	-2147483648~2147483647	RO	TPDO	0	用户单位	-
60FCh	00h	电机位置指令	int32	-2147483648~2147483647	RO	TPDO	0	编码器单位	-

<table>
<tr><th>索引</th><th>子索引</th><th>描述</th><th>数据类型</th><th>数据范围</th><th>可访问性</th><th>能否映射</th><th>出厂设定</th><th>单位</th><th>生效方式</th></tr>
<tr><td></td><td></td><td colspan="8">具体描述：位置指令 60FC_h=位置指令 6062_h×电子传动比(6091_h)</td></tr>
<tr><td>60FD_h</td><td>00_h</td><td>输入信号(DI 信号)监视</td><td>uint32</td><td>0~4294967295</td><td>RO</td><td>TPDO</td><td>0</td><td>1</td><td>-</td></tr>
<tr><td rowspan="2">60FF_h</td><td rowspan="2">00_h</td><td>目标速度</td><td>int32</td><td>-2147483648~2147483647</td><td>RW</td><td>RPDO</td><td>0</td><td>用户单位/s</td><td>停机生效</td></tr>
<tr><td colspan="8">具体描述：设置轮廓速度模式与周期同步速度模式下，用户速度指令</td></tr>
<tr><td rowspan="2">6502_h</td><td>00_h</td><td>支持的驱动模式</td><td>uint32</td><td>0~4294967295</td><td>RO</td><td>NO</td><td>1023</td><td>1</td><td>-</td></tr>
<tr><td></td><td colspan="8">
<table>
<tr><td>15</td><td>10</td><td>9</td><td>8</td><td>7</td><td>6</td><td>5</td><td>4</td><td>3</td><td>2</td><td>1</td><td>0</td></tr>
<tr><td colspan="2">reserved</td><td>CST</td><td>CSV</td><td>CSP</td><td>IP</td><td>HM</td><td>r</td><td>PT</td><td>PV</td><td>VM</td><td>PP</td></tr>
<tr><td colspan="2">MSB</td><td colspan="9"></td><td>LSB</td></tr>
</table>
具体描述：CST, CSV, CSP,IP, HM, PT, PV, VM, and PP bits: 1 =支持；0 =不支持
</td></tr>
</table>

11 版本信息

手册版本	日期	修改记录
A	2025/12/30	创建

- 本手册的全部内容或部分内容禁止擅自转载、拷贝。
- 产品性能、规格及外观可能因为改进，会在不经预先通知的情况下发生变化，敬请谅解。
- 我们力求使手册的内容尽可能正确，如果您发现有什么问题或错误、遗漏之处，请与北京立迈胜控制技术有限责任公司联系。

北京立迈胜控制技术有限责任公司
北京市大兴区金星路 12 号院 3 号楼
邮编： 102628
电话： (010)60213882 传真： (010)60213882
邮箱： nimotion@nimotion.com
http://www.nimotion.com