

ID256-ECFB

总线型步进电机驱动器说明书



上海斯达普实业有限公司

TEL: +86-21-65372097

FAX: +86-21-65452047

QQ: 2017047289

联系地址: 中国上海市虹口区汶水东路 888 号 2 号楼西翼

网址: <http://www.sdpmotion.cn>

斯达普
SDP MOTION

V2.0

目 录

1 前言	3
1.1 商品质量保证	3
1.2 使用注意事项	3
1.3 安全注意事项	3
2 概述	5
2.1 产品介绍	5
2.2 功能特点	5
2.3 技术参数	5
2.4 外形尺寸	6
3 示意图及接口定义	7
3.1 电源的接口定义 CN1 (Power)	7
3.2 电机的接口定义 CN2 (MOTOR)	7
3.3 编码器的接口定义 CN3 (Encoder IN)	8
3.4 信号输入/输出的接口定义 CN4 (I/O)	8
3.5 MicroUSB 调试接口 CN5	8
3.6 EtherCAT 通讯的接口定义 CN6(IN) /CN7(OUT)	8
4 LED 指示灯	9
4.1 状态显示	9
4.2 报警显示	9
5 输入电源	10
5.1 电压	10
5.2 电流	10
5.3 再生电流	10
6 信号典型接法	11
6.1 输入回路图	11
6.2 输出回路图	12
7 电机连接	13
7.1 电机连接方式	13
7.2 电机连接	13
8 接线要求	14
8.1 接线方法 1	14
8.2 接线方法 2	14
8.3 注意事项	14
9 控制参数	15
10 常用功能	19
10.1 控制字和运行模式	19
10.2 探针捕获功能	22
10.3 编码器分辨率	23
10.4 输出峰值电流	24
10.5 603F 故障代码	24
11 附录 1: 《回原点方法》	24
12 版本更改	24

1 前言

1.1 商品质量保证

- 购入本产品**一年内**，如发生产品质量问题（客户操作不当或使用条件不符合规范的情况除外），经我司确认后，可以将故障品返回我司处理。
- 由于**操作不当或使用条件不符合规范**导致故障的，或是采购**一年后**发生任何程度的故障的，则将适当收取维修费用。如果该产品是用在极为重要的工作场合应用的话，为确保系统运行的连贯稳定性，恳请适量考虑购入**备用品**。
- 如以寄送方式将返修品送到我司时，恳请用户确保返修品的产品包装。如在运送过程中造成其他损坏，恕我司无法对此类故障负责。
- 维修通常需要若干工作日，还望各位谅解。
- 以下几种情况**不属于产品质量保证**的范畴，敬请各位谅解。
 - A) 因与本公司的使用说明书中规定的条件、环境、操作不符而造成的故障；
 - B) 因由非本公司进行的改造、修理或其他自行拆卸而造成的故障；
 - C) 因以产品规定之外的方法使用而造成的故障；
 - D) 因与本公司出货时的科学与技术水准无法合理预测的事由而引起的故障
 - E) 其他不可抗力原因（如：天灾、战争等）而引起的故障。

1.2 使用注意事项

- 请遵守产品额定值及在本书申明的环境中使用本产品。
- 本公司产品的设计及制造目的，并非是为了让本产品能被使用在关乎生命安全的情况或环境中。因此如有特殊用途需购入本产品时，请告知本公司业务人员并进行讨论及确认。
- 本公司不断努力追求更高的质量与更好的顾客信任，但使用本公司产品时请务必考虑多重备用设计、火情对策设计、误动作防止设计等安全设计，以避免因系统设计引起故障而发生人身意外、火灾意外等社会性损害。
- 本产品说明书所列产品规格、技术参数等仅供参考。
- 为不断改良特性，本产品今后可能会无事先预告的规格变更或升级。

1.3 安全注意事项

为让所有使用者都能安全使用本驱动器，在本书中如下表列出了安全注意事项。此处记载了注意事项

 危险	表示如发生失误，会有危险状况发生，导致人死亡或重度伤病的可能性。
 注意	表示如发生失误，会有危险状况发生，导致人受到中等程度的人身伤害或轻伤的可能性。也有可能产生物质上的损失。
 禁止	表示不得违反
 强制	表示必须完成

⚠ 危险

- 通电时请勿用手触摸端子部分以及其内部。否则有触电的危险。
- 请勿硬拉或是扭曲线缆，或是在线缆上摆放重物。否则有触电、着火的危险。
- 当电机运转时，请勿接触任旋转中的零件。否则有被卷进回转轴导致受伤的危险。
- 上电状态下，请勿用手触碰驱动器内部。否则有触电的危险。
- 电源关闭 5 分钟内，不得接触接线端子。否则有触电的危险。
- 请务必将驱动器及电机的接地端子接地。否则有触电的危险。
- 移动、配线、维护、检查等动作请在确认断电后，面板上的显示灯完全熄灭后再进行。否则有触电的危险。

⚠ 注意

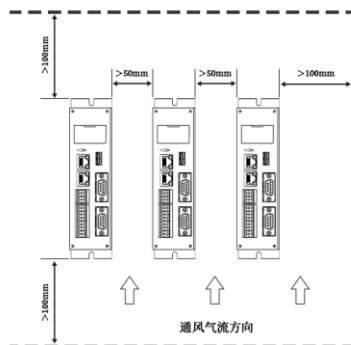
- 请勿在可能沾染水、油、药品飞沫的场所，或是有腐蚀性气体、可燃性气体的场所使用本产品。
- 请严格遵守产品说明书内的要求。否则有产品损毁或人员受伤的危险。
- 驱动器、电机、周边机器本身温度会上升因此请勿触碰。否则有烧烫伤的危险。
- 电机与驱动器请依照指定组合搭配使用。否则有起火的危险。
- 通电时或是断电后不久，驱动器的散热片、电机等可能仍处于高温状态，因此请勿触碰。否则有烧烫伤的危险。
- 请勿对外壳边缘部位施加过大压力。否则有变形的危险。
- 请保证驱动器安装在通风良好、易于维护检查的地方。
- 驱动器的环境温度高于 40°C 时，请检查排风或换气设备。

🚫 禁止

- 请勿在会受到阳光直射的场所使用本产品，或是保管本产品。
- 请勿在周围温度湿度超过规定范围的场所使用本产品，或是保管本产品。
- 请勿在有很多粉尘、尘埃等场所使用本产品，或是保管本产品。
- 请勿在会受到直接震动或冲击的场所使用本产品，或是保管本产品。
- 请勿自行拆卸、修理本产品，或改造本产品内外部构造。
- 请勿在驱动器周围设置高发热量和电磁干扰较大的机械设备。

❗ 强制

- 开始运转前，请确认是否可以随时启动紧急开关停机。
- 驱动器之间以及与其他设备间至少保持以下的安装间距。请尽可能保证充分的安装间距，否则会损坏驱动器的使用性能和寿命。

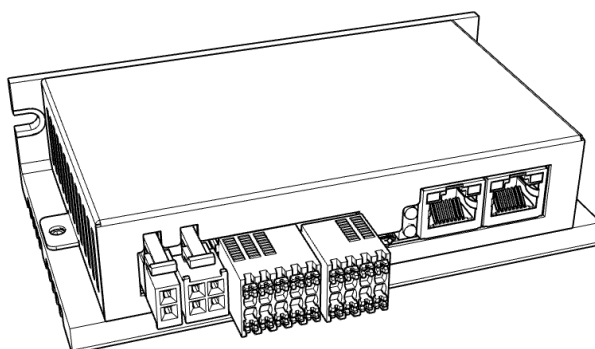


2 概述

2.1 产品介绍

这款总线型步进电机驱动器，支持 EtherCAT 协议，采用先进算法，结合步进的低速大力矩及伺服的闭环技术，真正体现无寻址、不失步、高性价比的特点，且布线简单，安全可靠。这类产品广泛应用于 3C 电子产品封装、液晶产品的制成、检测分析设备、锂电设备、太阳能光伏设备等尖端行业应用上，深受广大用户青睐。

产品示意图



2.2 功能特点

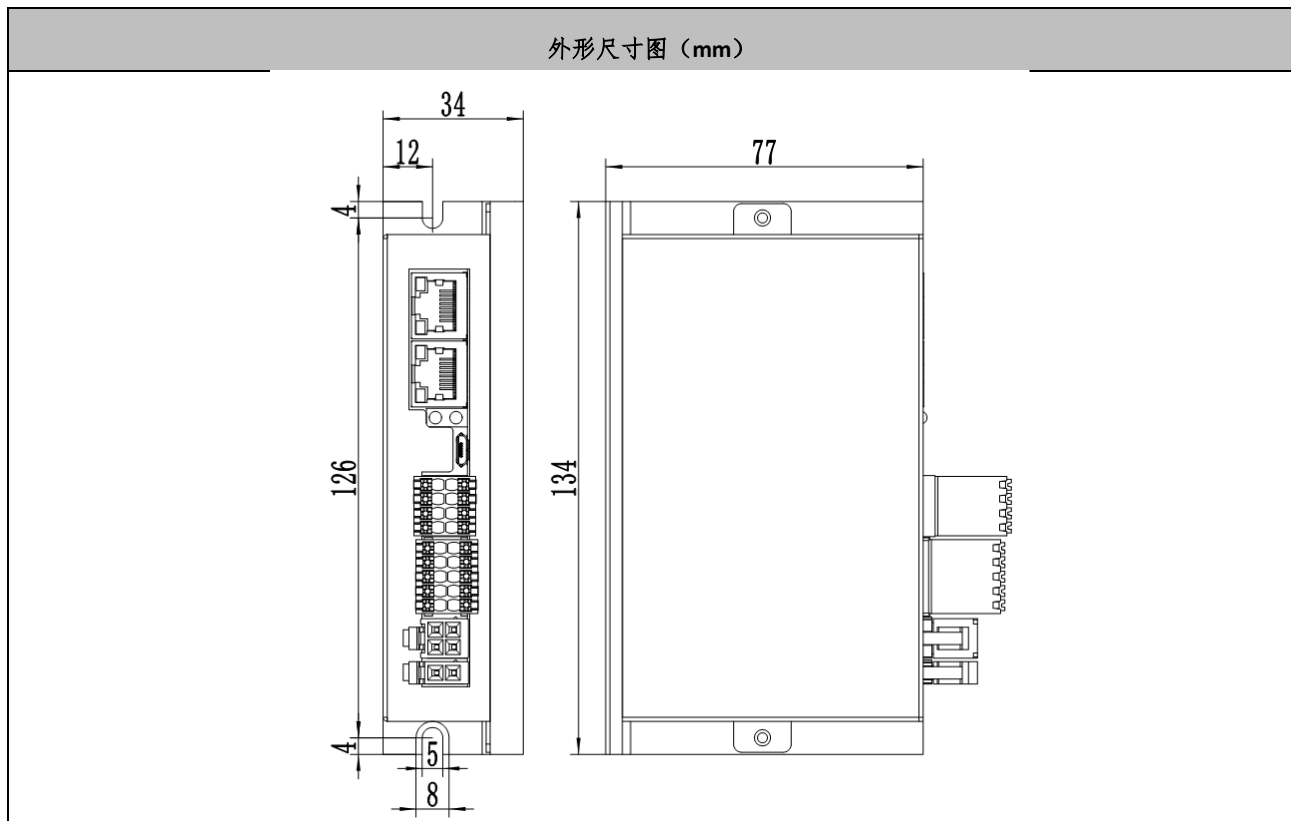
- 输入电源：DC 24V ~ 48V
- 最大输出相电流（峰值）：6.5A
- EtherCAT 通讯控制，支持控制模式 PP、PV、HM、CSP、CSV
- 绝对值步进电机及驱动器，无需回原点，采用韦根原理，不含电池，即使长时间不运转或编码器线被拔出，仍可记忆位置
- 编码器采用 BISS-C 通讯
- 光电隔离输入功能
- 电机短路保护、欠压保护、过压保护、过流保护等功能

2.3 技术参数

项 目	内 容
驱动器型号 Drive model	iD256-ECFB
适配电机 Adapted motor	两相混合式绝对值步进电机 Two-phase hybrid absolute value stepping motor
输出电流（峰值） Output current (peak)	0.4A ~ 6.5A/ 相 0.4A ~ 6.5A/ phase
驱动方式 Drive mode	全桥双极性 PWM 驱动 Full-bridge dual PWM drive
过压保护 Overvoltage protection	60VDC
欠压保护	18VDC

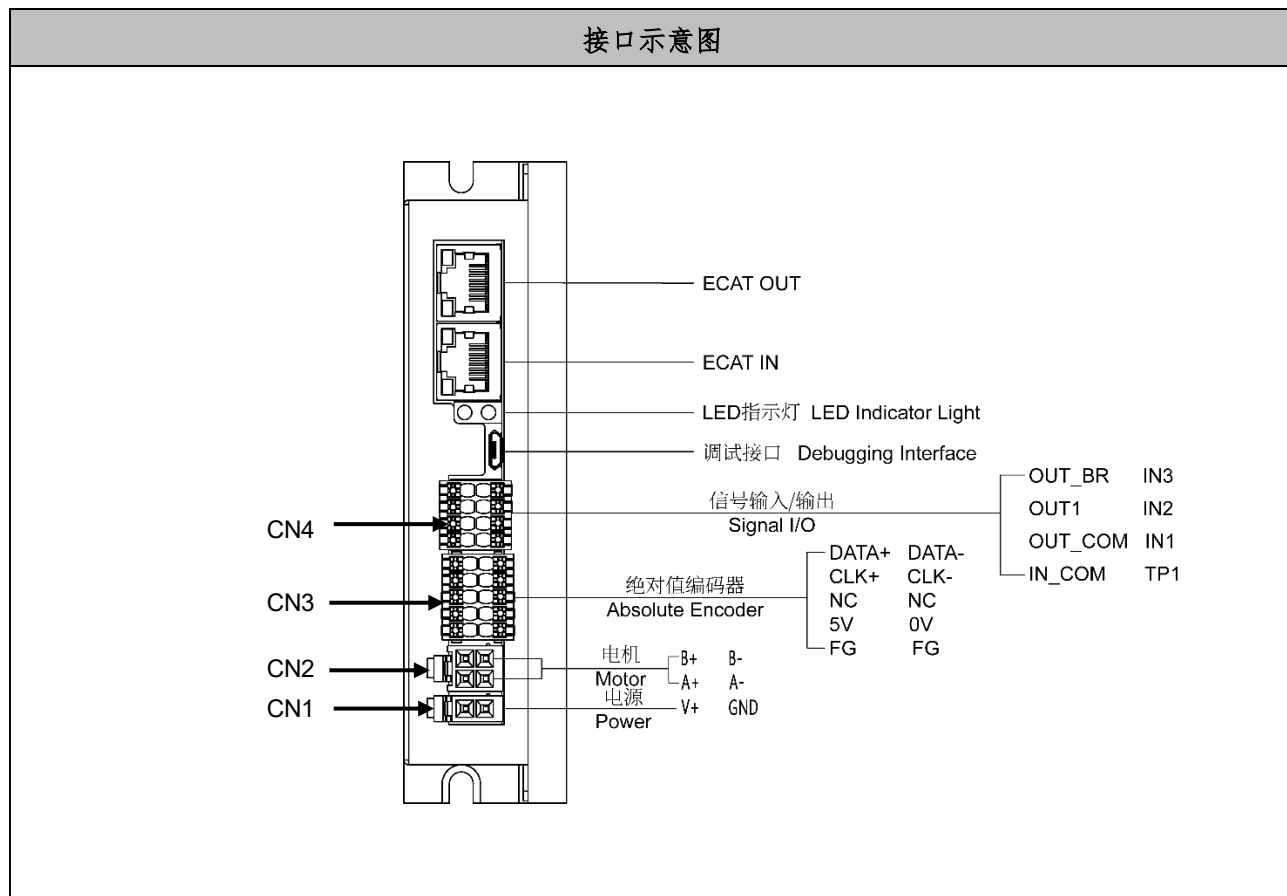
Undervoltage protection		
初始化时间 Initialization time		2 sec
输入信号 Input signal	1 路探针输入信号 1 touch probe input signal	光耦输入电压 $H = 24V$, $L = 0 \sim 0.8V$ Optocoupler input voltage $H = 24V$, $L = 0 \sim 0.8V$ 导通电流 $5 \sim 8\text{ mA}$ Conduction current $5 \sim 8\text{ mA}$
	3 路通用输入信号 3 universal input signals	
输出信号 Output signal	1 路通用输出信号 1 universal output signal	光电隔离输出, 最高耐受电压 30 VDC, 最大饱和电流 50 mA Photoelectric isolated output with a maximum voltage of 30 VDC and a maximum saturation current of 50 mA
	1 路抱闸输出信号 1 brake output signal	
尺寸 (不含接线插件) Size		134 × 77 × 34 mm
重量 Weight		约 311 g
环境指标 Environmental Specifications	使用场合 Surrounding Air Conditions	避免粉尘, 油雾及腐蚀性气体 Avoid dust, oil mist and corrosive air
	湿度 Humidity	<85%RH, 无凝露 <85%RH, no condensation
	运行温度 Operating temperature	0—40 °C
	散热 Heat dissipation	安装在通风环境中 Install in a ventilated environment

2.4 外形尺寸



*注 1: 窄边安装, 用 M3 / M4 螺钉穿过两侧的孔进行安装。驱动器的功率器件会产生热量。如果在高输入电压和高功率条件下连续工作, 应扩大有效散热面积或强制冷却。请勿在空气不流通或环境温度超过 40 °C 的地方使用; 请勿将驱动器安装在潮湿或有金属屑的地方。

3 示意图及接口定义



3.1 电源的接口定义 CN1 (Power)

端子号	图示	Pin.	信号名称
CN1		2	电源 V+
		1	电源 GND

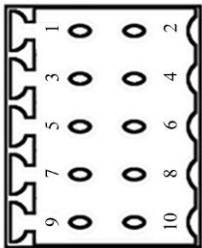
***注 2:** 请正确连接电源与电机，注意电源极性。切勿带电插拔端子，尤其是驱动器与电脑通过 USB 调试线连接中。

***注 3:** 供电电源与其他设备之间必须保持安全间距，建议空气开关放置于开关电源的输入位置，不放置于开关电源的输出位置。

3.2 电机的接口定义 CN2 (MOTOR)

端子号	图示	Pin.	信号名称
CN2		4	电机 A+
		3	电机 B+
		2	电机 A-
		1	电机 B-

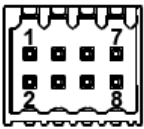
3.3 编码器的接口定义 CN3 (Encoder IN)

端子号	图示	Pin.	信号名称
CN3		1	DATA+
		2	DATA-
		3	CLK+
		4	CLK-
		5	NC
		6	NC
		7	5V
		8	0V
		9	FG
		10	FG

*注 4: 请正确接线, 注意电源极性。(具体接线方法见“8.1 接线方法 1”)

*注 5: 驱动器输出 5V 信号供编码器, 最大电流 200mA。

3.4 信号输入/输出的接口定义 CN4 (I/O)

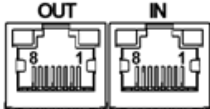
端子号	图示	Pin.	信号名称	详述
CN5		1	IN_COM	单端输入信号公共端, 共阴共阳 (24VDC) 兼容
		2	TP1	高速输入信号, 18~24V 有效, 最大输入频率 100KHz, 信号定义可配置
		3	OUT_COM	输出共阴极公共端 (0V)
		4	IN1	单端通用输入信号, 18~24V 有效, 最大输入频率 1KHz, 信号定义可配置。默认为正限位
		5	OUT1	单端输出信号, 共阴接法, 输出最大电流 50mA, 最大耐压 30VDC。输出功能可配置
		6	IN2	单端通用输入信号, 18~24V 有效, 最大输入频率 1KHz, 信号定义可配置。默认为负限位
		7	OUT_BR	单端输出信号, 共阴接法, 输出最大电流 50mA, 最大耐压 30VDC。输出功能固定为抱闸功能, 需外接继电器
		8	IN3	单端通用输入信号, 18~24V 有效, 最大输入频率 1KHz, 信号定义可配置。默认为原点

*注 6: 请正确接线, 注意电源极性。(具体接线方法见“8.2 接线方法 2”)

3.5 MicroUSB 调试接口 CN5

端子号	图示	详述
CN5		USB 转 MicroUSB 调试线不超过 2 米

3.6 EtherCAT 通讯的接口定义 CN6(IN) /CN7(OUT)

端子号	图示	Pin.	信号名称	详述
CN6/CN7		1	E-TX+	EtherCAT 数据发送正端
		2	E-TX-	EtherCAT 数据发送负端
		3	E-RX+	EtherCAT 数据接收正端
		4	NC	——
		5	NC	——
		6	E-RX-	EtherCAT 数据接收负端
		7	NC	——
		8	NC	——

*注 7: 标准品: RJ45 类型 ×2。上图为以面向插入视角看各引脚位置。

4 LED 指示灯

本产品有 1 个红色和 1 个绿色 LED 指示灯显示状态。

4.1 状态显示

方式：完成不同状态下对应的闪烁（0.5 秒低电平，0.5 秒高电平）次数，完成 2 秒高电平，然后再循环。

状态功能	绿灯状态	通讯代码	说明
使能断开	闪烁	1	断使能，驱动器脱机，电机可以自由运行
电机停止	闪烁	2	开使能，无脉冲输入，电机锁相，未运行
电机运行	常亮	3	有脉冲输入，电机运行中

4.2 报警显示

方式：完成不同状态下对应的闪烁（0.5 秒低电平，0.5 秒高电平）次数，完成 2 秒高电平，然后再循环。

报警类型	状态功能	红灯状态	通讯代码	说明
报警	电机过流	闪烁 1 次	10	电机相电流过流或驱动器故障
	电机缺相	闪烁 2 次	11	电机未接
	欠压	闪烁 4 次	13	电源输入小于 18V
	过压	闪烁 3 次	14	电源输入大于 60V
	超速错误	闪烁 5 次	24	电机运转速度超过系统最大值 *注 8
	位置超差		25	位置偏差大于设定值 *注 8
	编码器异常		26	电机过载，电流持续输出 1.5 倍超过 2 秒 *注 8
	通讯异常		27	编码器接线错误
			50	通讯总线异常。在设备使能的状态下通讯线断开或通讯质量不稳定 *注 8
			100	电机在使能状态下，总线切出 OP 模式 *注 8
			256	EEPROM 数据读取异常
			512	母线电压不稳定
警告	EEPROM 数据读取异常		1024	急停 *注 8
	母线电压不稳定		2048	在正限位上或超正软限位
	急停		4096	在负限位上或超负软限位
	正限位		8192	回原点失败 *注 8
	负限位			
	回原点失败			

*注 8：可报警复位

*注 9：低 8 位是报警码，同一时刻只有一个，高 8 位是警告，警告可以同时存在多个

例：正负限位（2048）、负限位（4096）同时被触发

显示警告码：2048+4096=6144

5 输入电源

5.1 电压

驱动器允许的最大工作电压范围是 **24 ~ 48V 直流电压**，推荐使用 **24 ~ 48V 直流电压** 供电。

稳压电容可以吸收电源线上的电流尖峰，防止驱动器误保护。当驱动器低压使用时，电源输入端建议并联较大的稳压电容，以防止电源电压不稳定导致驱动器低压报警。不建议驱动器在电源电压低于 **18V** 时使用，驱动器的工作可能会不可靠。

当驱动器使用稳压电源供电，且供电电压接近 **48V** 时，电源输入端建议采取电压钳位措施，以免发生供电电压高于 **48V**，驱动器过压报警而停止驱动器工作的情况。

当驱动器使用非稳压电源供电时，请确保电源的空载输出电压值不高于直流 **34V**。

因为非稳压电源的额定电流是满载电流；当负载较轻时，如电机不运转时，实际电压最高为电源额定电压的 **1.4 倍**。为使电机运行平稳、安静，请选择低电压。

5.2 电流

最大供电电流应该为两相电流之和。通常情况下，您需要的电流取决于电机的型号、电压、转速和负载条件。实际电源电流值大大低于这个最大电流值，因为驱动器采用的是开关式放大器，将一个高电压小电流信号通过功率开关放大转换成一个低电压大电流信号。电机绕组的额定电压往往很小，当驱动器的供电电压越高于电机绕组的额定电压时，驱动器所需的电源输入电流就越小。

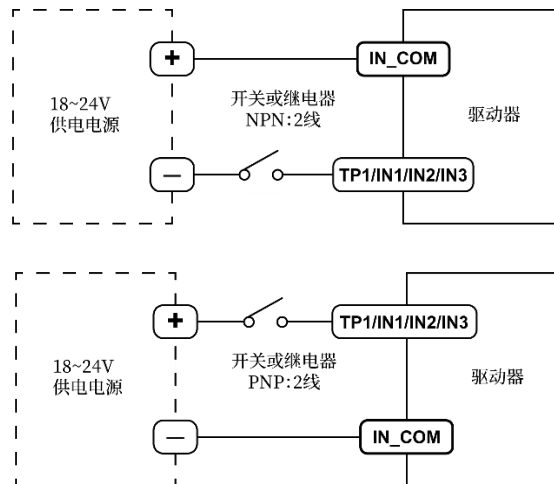
5.3 再生电流

当电机减速的时候，它会像发电机一样将负载的动能转化为电能。一些能量会被驱动器和电机消耗掉。如果您的应用中有大的负载以高速运行，相当大的动能会被转换成电能。通常简单的线性电源有一个大的电容来吸收这些能量而不会对系统造成损坏。开关电源往往会在过压的状况下关闭，多余的能量会回传给驱动器，易造成驱动器报警（过压）甚至可能会造成驱动器的损坏。

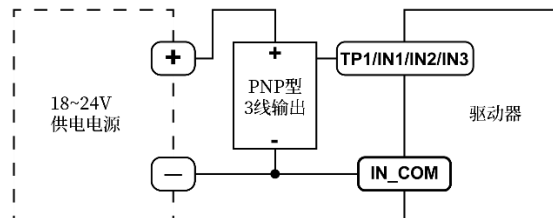
6 信号典型接法

6.1 输入回路图

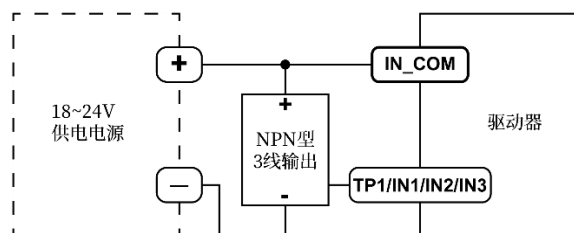
开关或继电器输入示意图



PNP 输入示意图

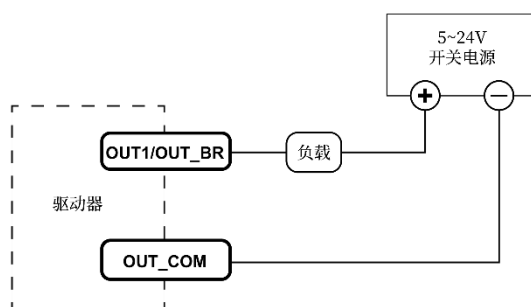


NPN 输入示意图

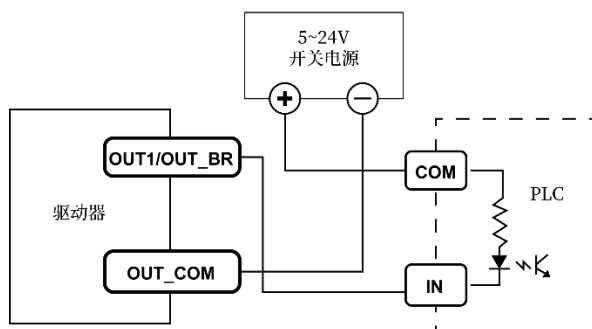


6.2 输出回路图

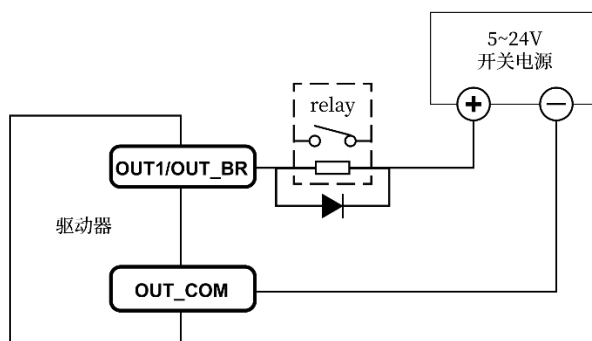
PNP 型输出示意图



PNP 型输出，连接至 PLC 输入端



输出信号连接到继电器

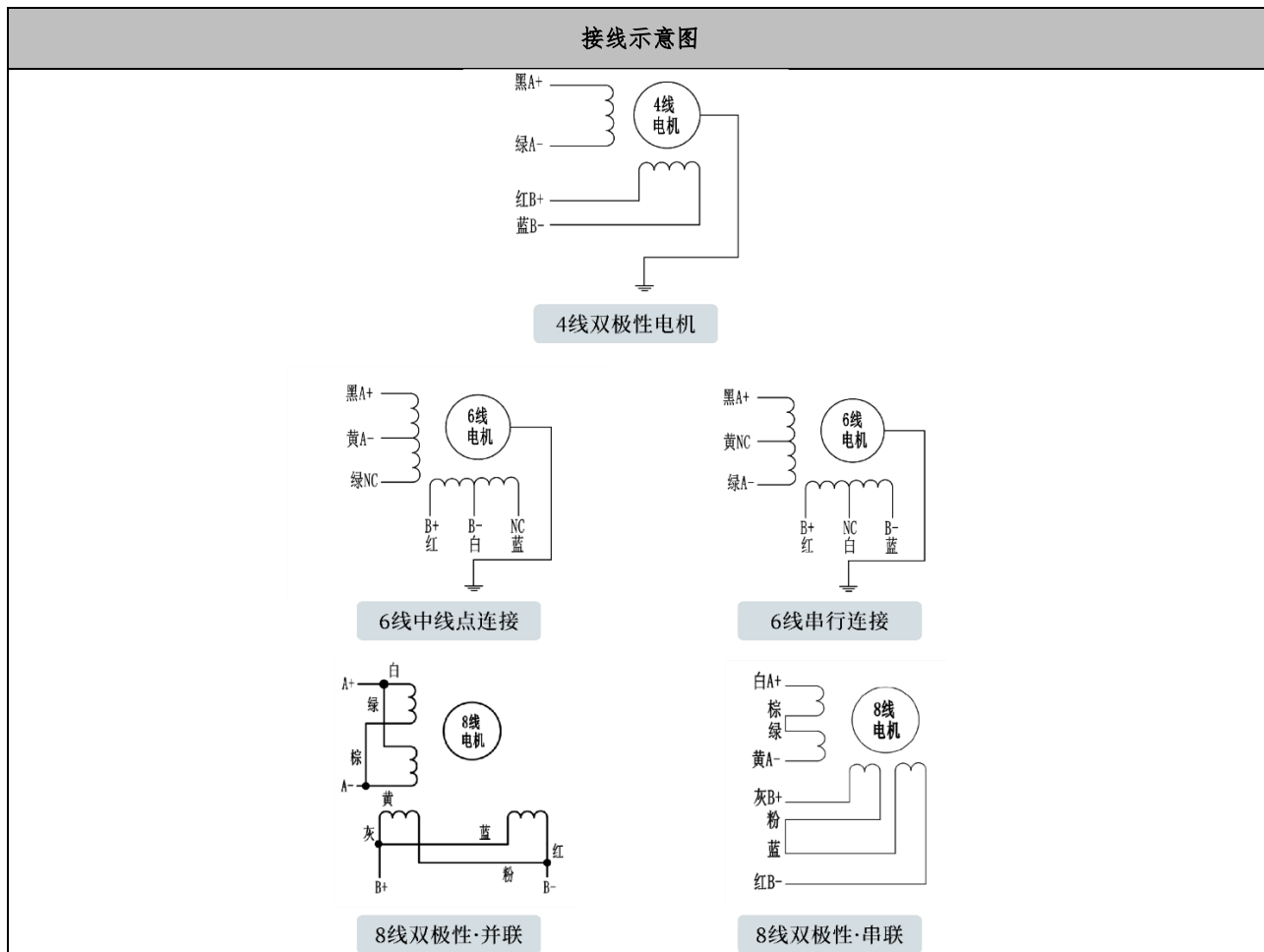


*注 10: 请勿将输出端接至 30V 以上的直流电压，流入输出端的电流请勿超过 50mA

7 电机连接

***警告：**当将电机接到驱动器时，请先确认驱动器电源已关闭。确认未使用的电机引线未与其它物体发生短路。在驱动器通电期间，不能断开电机。

7.1 电机连接方式



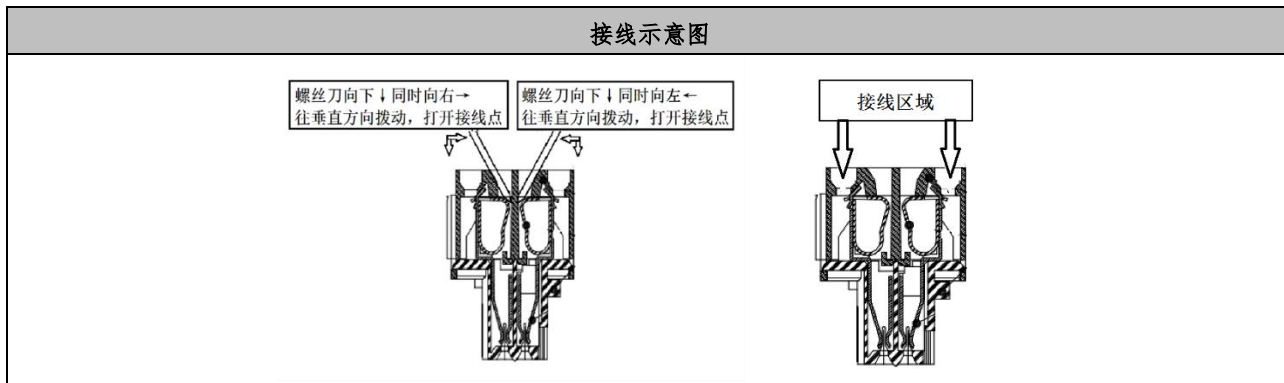
7.2 电机连接

- 四线电机只能用一种方式连接。
- 六线电机可以用两种方式连接：全组、半组。在全组模式下，电机在低速下运转具有更大的转矩，但是不能像接在半组那样快速的运转。全组运转时，电机需要以低于半组方式电流的 30% 运行以避免过热。
- 八线电机可以用两种方式连接：串联、并联。串联方式在低速时具有更大的转矩，而在高速时转矩较小。串联运转时，电机需要以并联方式电流的 50% 运行以避免过热。
- 相是相对的，但不同相的绕组不能接在驱动器同一相的端子上（A+、A- 为一相，B+、B- 为另一相），若电机转向与期望转向不同时，仅交换 A+、A- 的位置即可。
- 判断步进电机串联或并联接法正确与否的方法：在不接入驱动器的条件下用手直接转动电机的轴，如果能轻松均匀地转动则说明接线正确，如果遇到阻力较大和不均匀并伴有一定的声音说明接线错误。
- 本驱动器只能驱动两相混合式绝对值步进电机，不能驱动三相和五相步进电机。
- 以上电机连接方式中接线颜色为普遍情况，仅供参考，具体接线方式请参考电机规格说明书。

8 接线要求

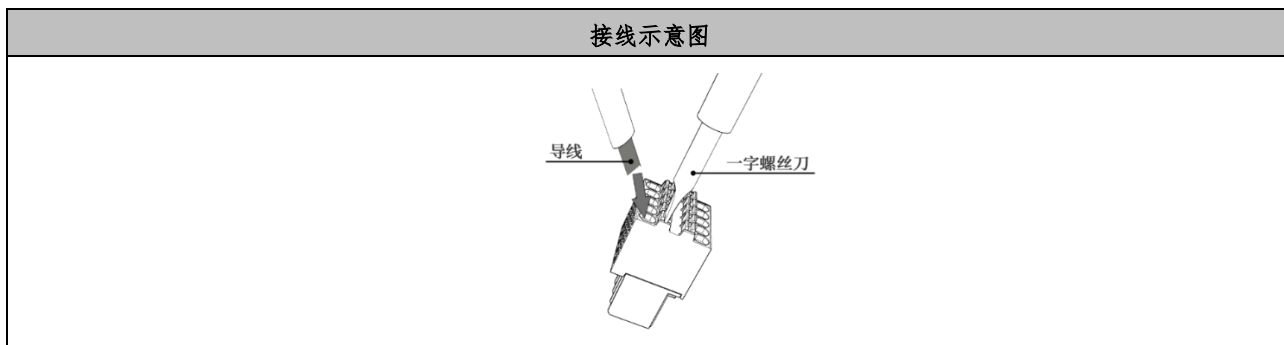
8.1 接线方法 1

电线剥线后，用标准螺丝刀打开接线点，将电线插入接线区域后，移开螺丝刀，电线即可实现自动连接。



8.2 接线方法 2

一字螺丝刀按住端子，电线剥线后，插入端子，直到碰到端子台，松开一字螺丝刀，固定电线。



*注 11: 请正确接线。并注意将端子插入驱动器时，端子丝滑插入，当手指感到端子嵌合的顿感并且端子发出“咔哒”一声响，则端子插入成功。否则可能导致接线失败。

8.3 注意事项

- 请正确连接电源，注意电源极性，上电前请确认电机和电源接插件是否正确！
- 电线剥线时，请勿在线头上先上一层焊锡，可能会导致无法正常接线。
- 接线时，注意不要使芯线扭结，同时芯线不可外漏从而避免引起导线短路。
- 芯线请直接连接，不要焊接。否则有时会因振动而断线。
- 严禁将导线头加锡后接入接线端子，否则可能因接触电阻变大而过热损坏端子。
- 接线线头不能裸露在端子外，以防意外短路而损坏驱动器。
- 严禁带电拔插驱动器强电（电机和电源）端子，带电的电机停止时仍有大电流流过线圈，插拔强电（电机和电源）端子将导致巨大的瞬间感生电动势将烧坏驱动器。
- 请使用专用工具紧固接线端子。
- 接线后，电线上不可施加压力。
- 为了防止驱动器受干扰，建议控制信号采用屏蔽电缆线，并且屏蔽层与地线短接，除特殊要求外，控制信号电缆的屏蔽线单端接地：屏蔽线的上位机一端接地，屏蔽线的驱动器一端悬空。同一机器内只允许在同一点接地，如果不是真实接地线，可能干扰严重，此时屏蔽层不接。
- 如果一个电源供多台驱动器，应在电源处采取并联连接，不允许先到一台再到另一台链状式连接。

9 控制参数

- 总线型闭环步进驱动器是标准的 EtherCAT 从站设备，遵循 EtherCAT 标准协议，可与支持该协议的标准主站通讯。
- PC 软件与驱动器采用 MODBUS 协议交互，PC 软件可以修改/读取驱动器所有参数、报警信息及控制驱动器试运行。

9.1 配置参数

对象字典	名称	属性	Word	范围	默认值	单位	备注
2064	额定电流显示	RO	1	--	--	0.1%A	
2065	母线电压	RO	1	--	--	1%V	
206C	错误码	RO	1	--	--		
206D	运行状态	RO	1	--	--		
206E	硬件版本	RO	1	--	--		
206F	软件版本	RO	1	--	--		
207E	实际位置	RO	1	--	--		
20C8	电流环 Kp	RW	1	50~30000	800		
20C9	运转方向	RW	1	0~3	0		选择电机运行方向及设置编码器方向： bit1=0: 不改变编码器方向 bit1=1:改变编码器方向； bit0=0: 不改变运行方向、 bit0=1:改变运行方向。
20CE	控制命令	RW	1	0~5	0		
20D5	空闲电流	RW	1	10~120	50		停止电流为运行电流的百分比。
20D7	电流环 Ki	RW	1	50~30000	800		
20D9	电机模式设置	RW	1	0~2	0		0: 开环， 1: 闭环。
20DE	电流环 Kp 最大值	RW	1	50~30000	800		
20E0	滤波系数	RW	1	0~500	50		值越小，电机运行越平滑，但延迟也越高。
20E1	电流比例最大值	RW	1	1000~2000	1000		
20E4	电流环 Ki 最大值	RW	1	50~30000	800		
20F1	电流设置	RW	1	400~6500	1000	0.1%A	
20F5	空闲电流时间	RW	1	0~65535	200	ms	电机停止运行后进入半流状态的延时时间(ms)。
20F7	到位范围	RW	1	1~1000	5		
20F8	弱磁限制	RW	1	0~1000	500		
20FB	速度环 Kp	RW	1	0~30000	1000		
20FC	速度环 Ki	RW	1	0~30000	50		

20FD	速度环 Kd	RW	1	0~30000	0		
20FF	位置环 Kp	RW	1	0~30000	500		
2100	位置环 Ki	RW	1	0~30000	1000		
2101	位置环 Kd	RW	1	0~30000	0		
210B	编码器类型	RW	1	10~11	—	—	10: 多圈 16bit, 单圈 16bit 11: 多圈 16bit, 单圈 17bit
213D	正限位	RW	2	- 2,000,000,000 ~2,000,000,000 0	2,000,000,000	pulse	
213F	负限位	RW	2	- 2,000,000,000 ~2,000,000,000 0	- 2,000,000,000	pulse	
2127	自动检测参数	RW	1	0~1	1000		开环模式下 是否自动检测并更新电机参数 0: 手动设置 1: 自动检测
2190	IN1 功能选择	RW	1	0~11	0		0: 端口无效 1: 绝对运动 2: 相对运动 3: 匀速运行 4: 正向点动 5: 反向点动 6: 减速停止 7: 紧急停止: 立即停止输出, 并警告; 8: 设置位置 9: 正限位信号; 10: 负限位信号; 11: 原点信号;
2191	IN2 功能选择	RW	1	0~11	0		设置内容同 IN1
2192	IN3 功能选择	RW	1	0~11	0		设置内容同 IN1
2193	IN4 功能选择	RW	1	0~11	0		设置内容同 IN1
21A4	OUT1 功能选择	RW	1	100~109	101		
21AD	输入端口逻辑	RW	1	0~65535	RW		
21AE	输出端口逻辑	RW	1	0~256	RW		

*注 12: 对象字典 2xxx 参数, 通过 SDO 操作写入时会自动保存到 EEPROM, 写入次数有限制, 最大 100 万次。

11.1 运动参数

对象字典	名称	属性	Word	范围	默认值	单位	备注
603F	错误寄存器	R	1	--	0	--	
6040	控制字	R/W	1	0~65535	0	--	
6041	状态字	R	1	--	0	--	
605A	快速停止	R/W	1	0~65535	0	--	
6060	操作模式	R/W	1	0-255	8	--	1—pp, 3—PV, 6—Home, 8—CSP, 9—CSV
6061	操作模式显示	R	1	--	0	--	
6064	实际位置	R	2	--	0	pulse	
606C	实际速度	R	2	--	0	0.01rps	
607A	目标位置	R/W	2	-2147483647~ 2147483647	0	pulse	pp 模式 1 目标位置指令
607D+ 1	负向软限位	R/W	2	-2000000000 ~2000000000	- 20000000 00	pulse	
607D+ 2	正向软限位	R/W	2	-2000000000 ~2000000000	20000000 00	pulse	
6080	最大限制速度	R/W	2	1~5000	3000	0.01rps	
6081	梯形速度	R/W	2	1~5000	100	0.01rps	pp 模式 1 最大速度
6083	加速度	R/W	2	5~10000	50	rps^2	pp、pv 模式 1、3 加速度
6084	减速度	R/W	2	5~10000	50	rps ^2	pp、pv 模式 1、3 减速度
6085	急停减速度	R/W	2	5~10000	500	rps ^2	急停减速度(pp、pv、Home)
6098	原点方式	R/W	1	0~100	21	--	
6099+ 1	原点接近速度	R/W	2	1~5000	200	0.01rps	
6099+ 2	原点蠕动速度	R/W	2	1~5000	100	0.01rps	
609A	回零加减速	R/W	2	5~10000	50	rps ^2	
607C	原点偏移量	R/W	2	-2147483647~ 2147483647	0	pulse	
60B8	探针控制字	R/W	1	0~65535	0	无	设置探针功能
60B9	探针状态字	R	1	--	0	无	探针动作状态
60BA	探针数据 1	R	2	--	0	P	probe1 上升沿捕获数据
60BB	探针数据 2	R	2	--	0	P	probe1 下降沿捕获数据
60BC	探针数据 3	R	2	--	0	P	probe2 上升沿捕获数据
60BD	探针数据 4	R	2	--	0	P	probe2 下降沿捕获数据

60FD	输入 IO 状态	R	2	--	0	--	bit0: 负限位 bit1: 正限位 bit2: 原点 bit16~18: 对应 IN1~IN3 状态 bit19: TP1 信号
60FE+ 1	物理输出开启	R/W/S	2	0~ 4294967296	0	--	主站输出信号控制字
60FE+ 2	物理输出使能	R/W/S	2	0~ 4294967296	0	--	主站输出信号控制字
6502	支持操作模式	R	2	--	165	--	驱动器所支持控制模式

10 常用功能

10.1 控制字和运行模式

在同步运动模式下，主站进行轨迹规划并输出周期指令，驱动器按同步周期接收主站的规划指令，适合进行多轴的同步运动。本产品同步运动模式支持循环同步位置模式(CSP)。循环同步位置模式(CSP)下，轨迹规划在主站完成，本产品根据同步周期接收主站发送的位置信息，在同步信号到达时立即将位置信息输送到驱动执行。本产品支持的同步周期为：500 us,1000 us, 2000 us, 4000 us。

主站只负责发送运动参数和控制命令；本产品闭环步进驱动器在收到主站的运动启动命令后，将按主站发送的运动参数进行轨迹规划；在非同步运动模式下，每个电机轴之间的运动是异步的。本产品非同步运动模式包含协议位置模式(PP)、协议速度模式(PV)及原点模式(HM)。

无论哪种控制模式，EtherCAT 总线主从站间数据交互都通过对象字典来实现，数据传输方式有 PDO 和 SDO 两种方式，一般情况只能二选一，根据控制需要按数据传递实时性要求及重要性分为三个级别：必须>建议>可以。“必须”表示该模式下，对应的对象字典必须配置为 PDO 传输方式。“建议”表示该模式下，对应的对象字典被建议配置为 PDO 传输方式，保障数据实时性，以获得更好的控制需求；如果控制要求不高，也可以通过 SDO 通信方式进行数据传输。“可以”表示该模式下，对应的对象字典一般通过 SDO 通信方式进行数据传输，不必一定要配置为 PDO。各个控制模式所关联的对象字典如下表所示。

各控制模式关联对象字典							
控制模式	索引+子索引	名称	数据类型	访问类型	单位	PDO 配置	SDO 通信
CSP 模式 (8)	6040-00h	控制字	U16	RW	—	必须	-
	607A-00h	目标位置	I32	RW	P	必须	-
	6041-00h	状态字	U16	RO	—	必须	-
	6064-00h	实际位置	I32	RO	P	必须	-
	606C-00h	实际速度	I32	RO	0.01RPS	可以	可以
PP 模式 (1)	607A-00h	目标位置	I32	RW	P	建议	可以
	6081-00h	最大速度	U32	RW	0.01RPS	可以	可以
PV 模式 (3)	60FF-00h	目标速度	I32	RW	0.01RPS	建议	可以
PP 模式 (1)	6040-00h	控制字	U16	RW	—	建议	可以
PV 模式 (3)	6083-00h	加速度	I32	RW	RPS^2	可以	可以
共有	6084-00h	减速度	U32	RW	RPS^2	可以	可以
HOME 模式 (6)	6040-00h	控制字	U16	RW	—	建议	可以
	6098-00h	回零方法	I8	RW	—	可以	可以
	6099-01h	原点快速	U32	RW	0.01RPS	可以	可以
	6099-02h	原点慢速	U32	RW	0.01RPS	可以	可以
	609A-00h	原点加速度	U32	RW	RPS^2	可以	可以
	607C-00h	原点偏移	U32	RW	P	可以	可以
PP、PV 和 HOME	6041-00h	状态字	U16	RO	—	建议	可以
	6064-00h	实际位置	I32	RO	P	建议	可以

模式共有	606C-00h	实际速度	I32	RO	0.01RPS	可以	可以
所有模式共有	60B8-00h	探针功能	U16	RW	—	建议	可以
	60B9-00h	探针状态	U16	RO	—	建议	可以
	60BA-00h	探针 1 捕获值	I32	RO	P	可以	可以
	60FD-00h	数字输入	U32	RO	—	建议	可以
	603F-00h	最新错误代码	U16	RO	P	建议	可以
其他关联参数	6060-00h	操作模式	I8	RW	—	可以	可以
	60B0-00h	位置偏移	I32	RW	—	可以	可以
	6082-00h	起跳速度	U32	RW	0.01RPS	可以	可以
	6085-00h	急停减速度	U32	RW	RPS^2	可以	可以
	6061-00h	操作模式显示	I8	RO	—	可以	可以

无论采用哪种控制模式来实现对执行机构的驱动控制，都离不开控制字 6040h 和状态字和 6041h 两个对象字典的读写，主从站通过这两个对象字典作为媒介实现指令下发和状态监视。以下重点介绍这两个对象字典各个位的定义。

控制字(6040h)定义如下表所示。表中左半边描述 bit4~6 和 bit8，其含义视操作模式而定，主要管控各个模式的运行执行或停止等；表中右半边描述 bit0~3 和 bit7，这几位组合管理着 402 状态机的状态跃迁变化，从而满足复杂多样的控制需求。状态字(6041h)定义如状态字(6041h)位定义表所示。bit0~bit7 主要显示 402 状态机跃迁状态，bit8~bit15 主要显示各个控制模式下运动执行或停止状态。使能的典型状态跃迁如下：

初始(00h)-----上电(06h)-----启动(07h)-----使能(0fh)-----执行运行或暂停(视操作模式，结合 bit4~6 和 bit8 下发相关的控制指令)。各控制模式下触发运行控制的状态跃迁如各模式控制运行的状态跃迁表所示。

控制字(6040h)位定义												
模式/位	15~9	8	6	5	4	7	3	2	1	0	典型值	动作结果
共有	-	暂停	视操作模式而定			错误复位	允许操作	快速停止	电压输出	启动		
CSP 模式 8	-	无效	无效	无效	无效	0	0(x)	1	1	0	06h	得电
PP 模式 1	-	减速停止	绝对/相对	立即触发	新位置点	0	0	1	1	1	07h	启动
PV 模式 3	-	减速停止	无效	无效	无效	0	0(x)	0	1	0(x)	02h	快停
HM 模式 6	-	减速停止	无效	无效	启动运动	0	1	1	1	1	0fh	使能
无						1	0(x)	0(x)	0(x)	0(x)	80h	清错
无						0	0	0	0	0	0	初始

其他位的补充说明：

位 2 快速停止触发逻辑是 0 有效，注意与其他触发的逻辑区分开。

位 7 错误复位触发逻辑是上升沿有效。

位 5 立即触发触发逻辑是上升沿有效。

状态字(6041h)位定义								
模式/低 8 位	7	6	5	4	3	2	1	0
共用	保留	未启动	快速停止	上电	错误	允许操作	启动	准备启动
模式/高 8 位	15	14	13	12	10	8	11	9
共用	视操作模式而定						限位有效	远程
CSP 模式 8	无效	无效	无效	跟随有效	无效	保留	在硬件限位有效时会置位	PreOP 以下 为 0
PP 模式 1	保留	保留	无效	新位置点 应答	位置到达	保留		
PV 模式 3	保留	保留	无效	速度为 0	速度到达	保留		
HM 模式 6	保留	保留	原点错误	原点完成	位置到达	保留		

其他位的补充说明：

当驱动器投入电源后位 4 将置位。

位 5 快速停止激活，是在逻辑 0 下才有效，与其他位的逻辑相反。

位 9 远程，显示通讯状态机状态，在 ProOP 以下时为 0，此时控制字(6040h)的命令将无法执行。

位 11 限位，在硬件限位有效时才置位。

位 8 非正常停止，一般在硬件限位、减速停止及快速停止触发状态下有效。

位 12 跟随主站，在 CSP 下若驱动器未使能或者不再跟随主站的指令，该位置 0。

各模式控制运行的状态跃迁										
	步骤	0	1	2	3	4	5	6	7	8
模式	动作	预备工作	初始	得电	启动	使能	启动运行	变位	停止	故障
CSP 模式 8	6040	建立通信 OP 状态, 激活 NC 轴	00h	06h	07h	0fh	1fh 主 站发送 指令	主站 控制	主站停 止位置 指令	-
	6041		250h	231h	233h	1237h	1237h	1237h	1237h	238h
PP 模式 1	6040	建立通信 OP 状态,	00h	06h	07h	0fh	-	2fh->3f h	10fh	-
	6041	设置运动参 数	250h	231h	233h	8237h	1237h	1637h-> 1237h	1737h	1238h
PV 模式 3	6040	建立通 OP 状态, 设置	00h	06h	07h	0fh	使能后 即运行	变更速 度即可	10fh	-
	6041	运动参数	250h	231h	233h	1637h	1637h	1637h	1737h	1638h
HM 模式 6	6040	建立通 OP 状态, 设置	00h	06h	07h	0fh	1fh	无效	10fh	-
	6041	运动参数	250h	231h	233h	8337h	237h	237h	737h	238h

其他位的补充说明:

PP 模式变更位置时, 需要给控制字的 bit5 上升沿, 才能启动新的位置运动。

10.2 探针捕获功能

探针功能是利用具有探针功能的输入信号来捕获电机实际位置, 并记录下来。驱动器有两路输入 IO 信号支持探针功能, 并可同时启用。探针功能相关对象字典如表下表所示。

探针功能相关对象字典						
对象字典	位或对象字典含义					
60B8h	7~6	5	4	3~2	1	0
	-	探针 1 下降沿 触发	探针 1 上升沿 触发	-	探针 1 模式	探针 1 使能
	15~14	13	12	11~10	9	8
	-	探针 2 下降沿 触发	探针 2 上升沿 触发	-	探针 2 模式	探针 2 使能
60B9h	7	6	5~3	2	1	0
	探针 2 的实际电 平	探针 1 的实际 电平		探针 1 下升沿触 发完成	探针 1 上升沿 触发完成	探针 1 动作中
	15~11			10	9	8

	-	探针 2 下升沿触发完成	探针 2 上升沿触发完成	探针 2 动作中
60BAh	探针 1 上升沿捕获数据值寄存器			
60BBh	探针 1 下升沿捕获数据值寄存器			
60BCh	探针 2 上升沿捕获数据值寄存器			
60BDh	探针 2 下升沿捕获数据值寄存器			
60FDh	bit26 状态为 60B9 的 bit1 和 bit2 与逻辑，bit27 状态为 60B9 的 bit9 和 bit10 与逻辑			
2152h	可将其子索引 01h 和 02h 写入 17 或 18 配置为探针 1 或探针 2 功能			

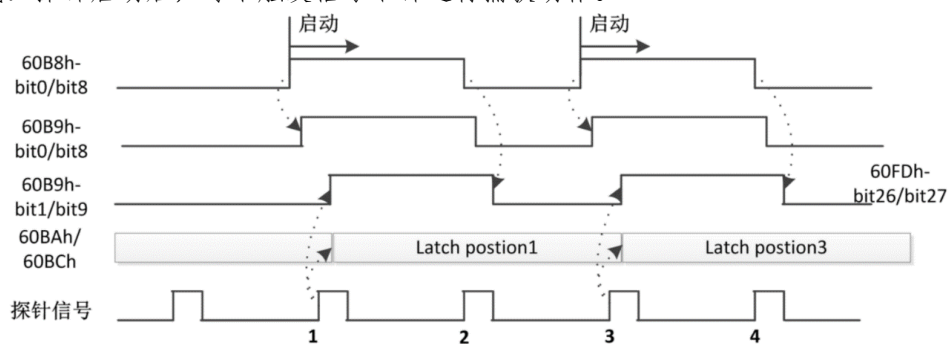
其他位的补充说明：

60B8h 的 bit0 和 bit8：分别是探针 1 和探针 2 的启用、停止控制位，上升沿有效。

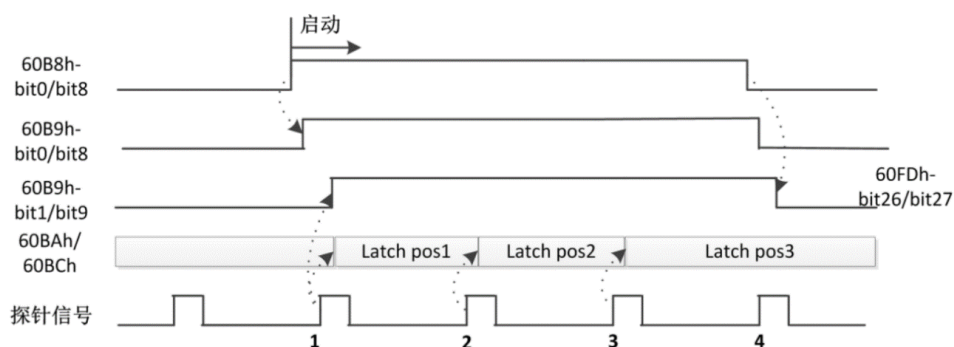
60B8h 的 bit1 和 bit9：探针模式分为单次模式和连续模式

单次模式：探针启动后，只在第一个触发信号下捕获。为了再次捕获新位置值，必须给 60B8 对象的 bit0/bit8 一个上升沿信号，以重新启动探针动作。

连续模式：探针启动后，每个触发信号下都进行捕获动作。



单次模式上升沿触发情况



连续模式上升沿触发情况

10.3 编码器分辨率

本驱动器编码器分辨率为 10000，默认匹配 2500 线编码器电机。如果用户使用的是 5000 线编码器电机，则需要将编码器分辨率改为 20000（4 倍频）。

编码器分辨率可通过主站 PLC 的对象字典设置，对象字典为：0x20F6。也可以通过上位机调试软件设置，如下所示：

对象字典	名称	属性	Word	范围	默认值	单位	备注
20F6	编码器分辨率	RW	1	200~65535	4000		分辨率=编码器线数 x4

10.4 输出峰值电流

如果匹配的是 42 及以下机座的电机，则初次连接电机前，务必先修改驱动器输出峰值电流，以防输出电流过大烧毁电机。

修改输出峰值电流可通过主站 PLC 的对象字典设置，对象字典为：0x20F1，也可通过上位机调试软件修改，如下所：

对象字典	名称	属性	Word	范围	默认值	单位	备注
20F1	电流设置	RW	1	0~6500	1000	0.1%A	

10.5 603F 故障代码

603F 对象	故障说明
0x2211	过流故障
0x7120	电机开路
0x3220	欠压
0x3210	过压
0x8611	位置误差过大错误
0xFF23	急停
0xFF19	位置跟随错误
0xFF18	电机超速
0xFF32	通信不稳定

11 附录 1：《回原点方法》

12 版本更改

版本号	更改时间	更改内容
V1.2	—	—
V2.0	2025.05.28	