

# IDS-R 系列

RS485 型直流低压伺服电机  
通讯协议手册

---

版本：V1.1

# 目录

前言 .....	1
声明 .....	1
<b>1. RS485 通讯 .....</b>	<b>2</b>
1.1 MODBUS 通讯协议 .....	2
1.1.1 读寄存器命令 0x03 .....	2
1.1.2 写单个寄存器命令 0x06 .....	2
1.1.3 写多个寄存器命令 0x10 .....	3
1.1.4 异常代码 .....	3
1.2 通讯控制方案示例 .....	4
1.2.1 位置模式运行 .....	4
1.2.2 速度模式运行 .....	6
1.2.3 转矩模式运行 .....	7
<b>2. 常用功能 .....</b>	<b>8</b>
2.1 控制模式选择 .....	8
2.2 运动触发信号设定 .....	8
2.3 电机使能控制 .....	8
2.4 旋转方向设定 .....	9
2.5 *抱闸设定 .....	9
<b>3. 高级功能 .....</b>	<b>10</b>
3.1 多段位置模式 .....	10
3.1.1 指令位置模式设置 .....	10
3.1.2 第 1 至 16 段位置参数设置 .....	14
3.1.3 多段位置模式运行示例 .....	15
3.2 回零模式 .....	17
3.3 多段速度模式 .....	20
3.3.1 指令速度模式设置 .....	20
3.3.2 第 1 至 4 段速度参数设置 .....	23
3.3.3 多段速度模式运行示例 .....	24
3.4 外部脉冲位置模式 .....	26
3.5 外部 PWM 速度模式 .....	26
3.6 外部 PWM 转矩模式 .....	26
<b>4. 参数功能总览 .....</b>	<b>27</b>
4.1 电机及驱动器参数 .....	27
4.2 控制参数 .....	28
4.3 监视参数 .....	35
4.4 辅助功能参数 .....	36
4.5 增益参数 .....	37
4.6 数字输入/输出参数 .....	38
4.7 保护参数 .....	40
<b>5. 版本修订历史 .....</b>	<b>42</b>

## 前言

感谢您使用本公司 RS485 型直流低压伺服电机。

在使用本产品前，请务必仔细阅读本手册，了解必要的安全信息、注意事项以及操作方法等。

错误的操作可能引发极其严重的后果。

## 声明

本产品的设计和制造不具备保护人身安全免受机械系统威胁的能力，请用户在机械系统设计和制造过程中考虑安全防护措施，防止因不当的操作或产品异常造成事故。

由于产品的改进，手册内容可能变更，并不会另行通知。

用户对产品的任何改装，我司将不承担任何责任。

阅读时，请注意手册中的以下标示：



**注意：**提醒您注意文字中的要点。



**小心：**表示错误的操作可能导致人身伤害和设备损坏。

## 本用户手册所述内容仅适用于以下机型：

型号	备注
IDS42/57	4 路数字输入信号，1 路数字输出信号
IDS60/80	4 路数字输入信号，2 路数字输出信号

## 1. RS485 通讯

### 1.1 MODBUS 通讯协议

#### 1.1.1 读寄存器命令 0x03

主机→从机:

从机地址	功能码	寄存器地址	读寄存器个数	CRC 校验
01	03	60 6C	00 02 (32 位寄存器需要写 2)	1A 16

主机向从机发送查询当前速度命令。

从机→主机:

从机地址	功能码	返回字节数	寄存器数值	CRC 校验
01	03	04	00 00 00 64	FB D8

从机返回当前速度寄存器数值为 100。



- 注意:**
- CRC 校验低字节在前，高字节在后。
  - 16 位寄存器读寄存器个数为 1；32 位寄存器读寄存器个数为 2。

#### 1.1.2 写单个寄存器命令 0x06

主机→从机:

从机地址	功能码	寄存器地址	写入数值	CRC 校验
01	06	21 09	00 01	92 34

主机向从机“控制模式选择”寄存器写入 1，设定为位置模式。

从机→主机:

从机地址	功能码	寄存器地址	写入数值	CRC 校验
01	06	21 09	00 01	92 34

从机收到命令后返回相同命令进行确认。

### 1.1.3 写多个寄存器命令 0x10

主机→从机:

从机地址	功能码	起始地址	写入个数	字节数	写入数值	写入数值	CRC 校验
01	10	23 20	00 02	04	00 00	27 10	66 BA

主机向从机“第 1 段位移”32 位寄存器写入数值 10000。

从机→主机:

从机地址	功能码	寄存器地址	写入个数	CRC 校验
01	10	23 20	00 02	4B 86

从机收到命令后返回命令进行确认。



**注意:**

- 16 位寄存器的地址数为 1; 32 位寄存器的地址数为 2;
- 32 位寄存器只能用 0x10 命令写入。

### 1.1.4 异常代码

从机→主机:

从机地址	功能码 0x80	异常代码	CRC 校验
01	86	03	02 61

异常代码:

异常代码	说明
01	功能码错误
02	寄存器地址不存在
03	接收到的命令数据格式错误
04	操作范围溢出
05	CRC 校验错误

## 1.2 通讯控制方案示例



**注意：** ● 开始示例前，请将从机地址设置为 01（串口通讯地址固定为 01）；

● 默认通讯格式为：8 位数据，无校验，1 个停止位。

● RS485 默认通讯波特率：

IDS42/IDS57：57600bps (SW5 OFF) / 115200bps (SW5 ON)

IDS60/IDS80：115200bps

串口通讯固定通讯波特率：115200bps

● 电子齿轮比默认 131072:1000，即 1000 个脉冲一圈。(可通过 [2035h](#) 修改)

### 1.2.1 位置模式运行

通过上位机调试软件或者 485 通讯指令预先配置以下参数：

参数	名称	范围/说明	单位	类型	属性	修改	生效
2109h	控制模式选择	= 1: 位置模式		Uint16	R/W/S	停机	即时
2310h	位置运行模式	= 3: 通讯设定段号运行		Uint16	R/W/S	停机	即时
2311h	定位模式	= 0: 相对位置模式 或 = 1: 绝对位置模式		Uint16	R/W/S	停机	即时
200Ah	参数操作 (可选)	= 2: 保存属性为 R/W/S 的数据		Uint16	W	停机	即时

然后控制以下参数对象：

参数	名称	范围/说明	单位	类型	属性	修改	生效
2320h	目标位置	-2147483648 ~ 2147483647	pul	Int32	R/W/S	停机	即时
2321h	目标速度	0 ~ 65535 (请勿超过电机最大转速)	rpm	Uint16	R/W/S	停机	即时
2322h	加速度	0 ~ 65535	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
2323h	减速度	0 ~ 65535	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
2316h	通讯设定位置段号	先设置该值为 0，再设置为 1，电机开始执行当前位置指令		Uint16	R/W	停机	即时

**MODBUS 通讯示例：**

内容	发送数据	返回数据
设置为位置模式	01 06 21 09 00 01 92 34	01 06 21 09 00 01 92 34
设置为通讯设定段号运行	01 06 23 10 00 03 C3 8A	01 06 23 10 00 03 C3 8A
设置为相对位置模式	01 06 23 11 00 00 D2 4B	01 06 23 11 00 00 D2 4B
设置目标位置 10000pul	01 10 23 20 00 02 04 00 00 27 10 66 BA	01 10 23 20 00 02 4B 86
设置目标速度 500rpm	01 06 23 21 01 F4 D2 53	01 06 23 21 01 F4 D2 53
设置加速度 10rps/s	01 06 23 22 00 64 23 AF	01 06 23 22 00 64 23 AF
设置减速度 10rps/s	01 06 23 23 00 64 72 6F	01 06 23 23 00 64 72 6F
电机执行当前位置指令	01 06 23 16 00 00 63 8A	01 06 23 16 00 00 63 8A
	01 06 23 16 00 01 A2 4A	01 06 23 16 00 01 A2 4A
设置目标位置 -10000pul	01 10 23 20 00 02 04 FF FF D8 F0 26 E6	01 10 23 20 00 02 4B 86
电机执行当前位置指令	01 06 23 16 00 00 63 8A	01 06 23 16 00 00 63 8A
	01 06 23 16 00 01 A2 4A	01 06 23 16 00 01 A2 4A

## 1.2.2 速度模式运行

通过上位机调试软件或者 485 通讯指令预先配置以下参数：

参数	名称	范围/说明	单位	类型	属性	修改	生效
2109h	控制模式选择	= 2: 速度模式		Uint16	R/W/S	停机	即时
2380h	多段速度运行模式	= 2: 通讯设定段号运行		Uint16	R/W/S	停机	即时
200Ah	参数操作 (可选)	= 2: 保存属性为 R/W/S 的数据		Uint16	W	停机	即时

然后控制以下参数对象：

参数	名称	范围/说明	单位	类型	属性	修改	生效
2385h	速度模式加减速	0 ~ 65535	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
2390h	目标速度	-32768 ~ 32767 (请勿超过电机最大转速, 可实时修改)	rpm	Uint16	R/W/S	随时	即时
2384h	通讯设定位置段号	=0: 电机停止, =1: 电机执行当前速度指令		Uint16	R/W	随时	即时

MODBUS 通讯示例：

内容	发送数据	返回数据
设置为速度模式	01 06 21 09 00 02 D2 35	01 06 21 09 00 02 D2 35
设置为通讯设定段号运行	01 06 23 80 00 02 02 67	01 06 23 80 00 02 02 67
设置加减速速度 10rps/s	01 06 23 85 00 64 92 4C	01 06 23 85 00 64 92 4C
设置目标速度 500rpm	01 06 23 90 01 F4 82 74	01 06 23 90 01 F4 82 74
电机执行速度指令	01 06 23 84 00 01 03 A7	01 06 23 84 00 01 03 A7
实时修改速度至-500rpm	01 06 23 90 FE 0C C2 06	01 06 23 90 FE 0C C2 06
电机停止运行	01 06 23 84 00 00 C2 67	01 06 23 84 00 00 C2 67

### 1.2.3 转矩模式运行

通过上位机调试软件或者 485 通讯指令预先配置以下参数：

参数	名称	范围/说明	单位	类型	属性	修改	生效
2109h	控制模式选择	= 3: 转矩模式		Uint16	R/W/S	停机	即时
200Ah	参数操作 (可选)	= 2: 保存属性为 R/W/S 的数据		Uint16	W	停机	即时

然后控制以下参数对象：

参数	名称	范围/说明	单位	类型	属性	修改	生效
23F1h	转矩斜率	0 ~ 3000	0.1%	Uint16	R/W/S	停机	即时
23F2h	转速限制	0 ~ 65535 (请勿超过电机最大转速, 可实时修改)	rpm	Uint16	R/W/S	随时	即时
23F3h	目标转矩	-3000 ~ 3000 (可实时修改, 实际生效值不超 过 23F0h 转矩限幅范围)	0.1%	Uint16	R/W/S	随时	即时
2300h	运动触发信号设定	= 2: 设定为 ON, 电机运行 = 1: 设定为 OFF, 电机停止		Uint16	R/W	随时	即时

MODBUS 通讯示例：

内容	发送数据	返回数据
设置为转矩模式	01 06 21 09 00 03 13 F5	01 06 21 09 00 03 13 F5
设置转矩斜率为 10%	01 06 23 F1 00 64 D2 56	01 06 23 F1 00 64 D2 56
设置转速限制为 500rpm	01 06 23 F2 01 F4 23 AA	01 06 23 F2 01 F4 23 AA
设置目标转矩为 10%	01 06 23 F3 00 64 73 96	01 06 23 F3 00 64 73 96
电机启动	01 06 23 00 00 02 03 8F	01 06 23 00 00 02 03 8F
实时修改目标转矩为 -20%	01 06 23 F3 FF 38 32 5F	01 06 23 F3 FF 38 32 5F
实时修改转速限制为 1000rpm	01 06 23 F2 03 E8 23 03	01 06 23 F2 03 E8 23 03
电机停止	01 06 23 00 00 01 43 8E	01 06 23 00 00 01 43 8E

## 2. 常用功能

### 2.1 控制模式选择

参数	名称	范围/说明	默认值	类型	属性	修改	生效
2109h	控制模式选择	= 0: 厂家保留 = 1: 指令位置模式 = 2: 指令速度模式 = 3: 指令转矩模式 = 4: 外部脉冲位置模式 = 5: 外部 PWM 速度模式 = 6: 外部 PWM 转矩模式	0	Uint16	R/W/S	停机	即时

### 2.2 运动触发信号设定

参数	名称	范围/说明	默认值	类型	属性	修改	生效
2300h	运动触发信号设定	= 0: 来源于设定 DI = 1: 设定为 OFF = 2: 设定为 ON	0	Uint16	R/W	随时	即时

#### 注:

- 1) 关联 DI (输入信号端口) 时, 低电平为 OFF, 高电平为 ON。
- 2) 未关联 DI (输入信号端口) 时, 运动触发信号默认为低电平 OFF。
- 3) 可通过通讯方式写 1 或 2, 强制改变运动触发信号状态, 写 1 为 OFF, 写 2 为 ON。
- 4) 关联 DI (输入信号端口) 可通过配置 [2504h~250Bh](#) 设定。

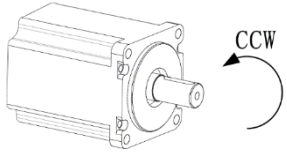
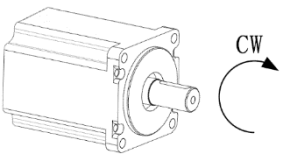
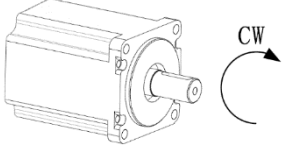
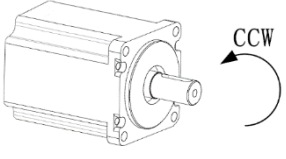
### 2.3 电机使能控制

参数	名称	范围/说明	默认值	类型	属性	修改	生效
2301h	电机使能信号设定	= 0: 来源于设定 DI = 1: 电机使能 = 2: 电机断使能	0	Uint16	R/W	随时	即时

#### 注:

- 1) 关联 DI (输入信号端口) 时, 低电平为使能, 高电平为断使能。
- 2) 未关联 DI (输入信号端口) 时, 电机使能信号默认为低电平使能, 电机处于使能状态。
- 3) 可通过通讯方式写 1 或 2, 强制改变电机使能状态, 写 1 为电机使能, 写 2 为电机断使能。
- 4) 关联 DI (输入信号端口) 可通过配置 [2504h~250Bh](#) 设定。
- 5) 控制模式 2109h≠0 时生效。

## 2.4 旋转方向设定

参数	名称	范围/说明	默认值	类型	属性	修改	生效
2107h	电机旋转方向	= 0: 正向模式 = 1: 反向模式	0	Uint16	R/W	停机	重启
2107h	模式	正转	反转				
= 0	正向模式 CCW 为正转						
= 1	反向模式 CW 为正转						

注：重启后生效。

## 2.5 \*抱闸设定

参数	名称	范围/说明	默认值	类型	属性	修改	生效
2305h	刹车控制信号设定	= 0: 来源于设定 DI = 1: 刹车闭合 = 2: 刹车松开	0	Uint16	R/W	随时	即时

注：

- 1) 仅适用于带刹车版本。
- 2) 电机处于使能状态时，该寄存器设置无效，刹车处于松开状态。
- 3) 电机处于断使能状态时，该寄存器设置有效。  
关联 DI（输入信号端口）时，低电平为刹车闭合，高电平为刹车松开。  
未关联 DI（输入信号端口）时，电机使能信号默认为低电平。
- 4) 关联 DI（输入信号端口）可通过配置 [2504h~250Bh](#) 设定。

## 3. 高级功能

### 3.1 多段位置模式

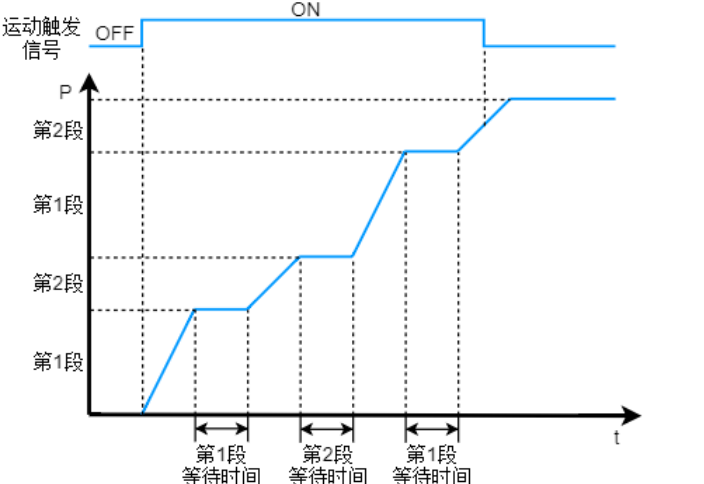
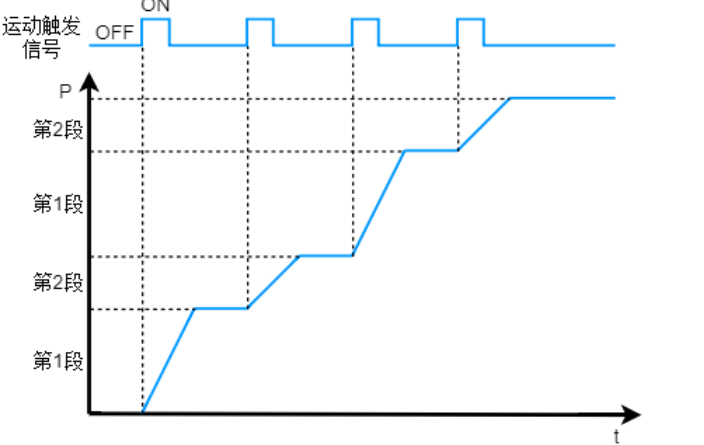
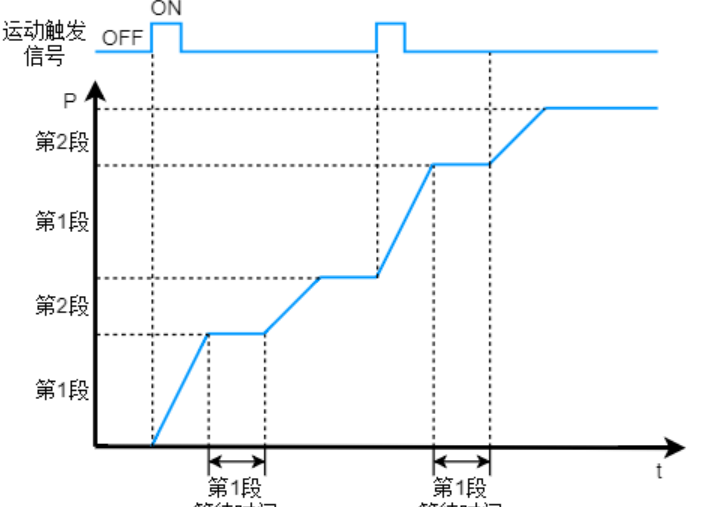
相关参数	概要	参考章节
2109h 控制模式选择	设置为 1: 指令位置模式	<a href="#">2.1 控制模式选择</a>
2300h 运动触发信号设定	某些模式下用于触发运动, 可关联 DI 操作也可写值操作	<a href="#">2.2 运动触发信号设定</a>
2301h 电机使能信号设定	用于控制电机使能状态, 可关联 DI 操作也可写值操作	<a href="#">2.3 电机使能信号设定</a>
2310h ~ 2316h 指令位置模式设置	设置位置模式的触发运行方式、定位方式、有效段数等	<a href="#">3.1.1 指令位置模式设置</a>
2320h ~ 2347h 第 1 至 16 段位置参数设置	设置各段的位移量、速度、加减速、完成后等待时间	<a href="#">3.1.3 第 1 至 16 段位置参数设置</a>

#### 3.1.1 指令位置模式设置

参数	名称	范围/说明	默认值	类型	属性	修改	生效
2310h	多段位置运行模式 <a href="#">(查看详细说明)</a>	= 0: 循环运行 = 1: 单步运行 = 2: 单周期运行 = 3: 通讯设定段号运行 = 4: DI 组合选定段号运行	0	Uint16	R/W/S	停机	即时
2311h	定位模式	= 0: 相对位置模式 (基于当前位置进行增量位移指令) = 1: 绝对位置模式 (基于坐标零点进行增量位移指令)	0	Uint16	R/W/S	停机	即时
2312h	等待模式	= 0: 执行完一段位置指令后, 等待电机定位完成, 再开始计算等待时间。 = 1: 执行完一段位置指令后, 不等待电机定位完成, 立即开始计算等待时间。	0	Uint16	R/W/S	停机	即时

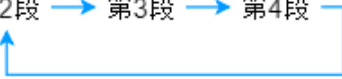
参数	名称	范围/说明	默认值	类型	属性	修改	生效
2313h	位置余量处理方式	= 0: 重新从起始位置开始 = 1: 从下一段开始 运行中若进行了断使能或急停操作, 重新再运行时的处理方式 仅在多段位置运行模式 0、1、2 下生效	0	Uint16	R/W/S	停机	即时
2314h	多段位置有效段数 <a href="#">(查看举例说明)</a>	范围: 1 ~ 16 仅在多段位置运行模式 0、1、2 下生效	1	Uint16	R/W/S	停机	即时
2315h	多段位置循环起始段号 <a href="#">(查看举例说明)</a>	范围: 1 ~ 16 仅在多段位置运行模式 0、1 下, 第二次循环开始生效	1	Uint16	R/W/S	停机	即时
2316h	通讯设定位置段号	在多段位置运行模式 2310h = 3 (通讯设定段号运行) 下, 先设定该值为 0, 再设定为需要执行的段号, 即开始执行相应段号	0	Uint16	R/W	停机	即时
2317h	起始回零功能	= 0: 关闭功能 = 1: 开启功能 第一次运行或者位置余量处理方式 2313h = 0 重新运行进行回零操作。 多段位置运行模式 2310h=1、2、3 时生效。	0	Uint16	R/W/S	停机	即时
2318h	回零完成后等待时间	回零完成后切换到第 1 段位置的时间, 单位 ms。多段位置运行模式 2310h=1、3 时生效。	0	Uint16	R/W/S	停机	即时

## 多段位置运行模式详细说明:

2310h	详细说明	
<p>= 0 运动触发信号 ON 时顺序执行, 可循环</p>	 <p>备注: 多段位置有效段数 2314h = 2 多段位置循环起始段号 2315h = 1</p>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1) 如果运动触发信号一直为 ON, 电机将一直循环执行设定的段号。</li> <li>2) 如果运动触发信号在执行某一段时置为 OFF, 电机将继续执行完这一段。</li> <li>3) 每段运行完成时, 定位完成均有效。</li> <li>4) 该模式下每一段的完成后等待时间都有效。</li> </ol>
<p>= 1 运动触发信号上升沿启动, 单步执行, 可循环</p>	 <p>备注: 多段位置有效段数 2314h = 2 多段位置循环起始段号 2315h = 1</p>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1) 前一段执行完成, 有新的运动触发信号上升沿时, 执行下一段。</li> <li>2) 前一段尚未执行完成时, 有新的运动触发上升沿, 将判断为无效。</li> <li>3) 每段运行完成时, 定位完成均有效。</li> <li>4) 该模式下完成后等待时间无效。</li> </ol>
<p>= 2 运动触发信号上升沿启动, 顺序执行全部, 不循环。</p>	 <p>备注: 多段位置有效段数 2314h = 2。</p>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1) 有新的运动触发信号上升沿时, 顺序执行全部设定段号, 不循环。</li> <li>2) 在一次循环尚未全部完成时, 有新的运动触发上升沿, 将判断为无效。</li> <li>3) 每段运行完成时, 定位完成均有效。</li> <li>4) 该模式下, 除最后一段外, 完成后等待时间有效。最后一段完成后等待时间无效。</li> </ol>

2310h	详细说明																																							
= 3 通讯设定 段号运行	1) 先设定通讯设定位置段号 2316h = 0, 再设定 2316h 为需要运行的段号, 电机将执行该段。 2) 该模式下等待时间无效。																																							
= 4 DI 组合信 号选择段 号, 运动 触发信号 上升沿启 动。	<table border="1"> <thead> <tr> <th>段号选定信号 3</th> <th>段号选定信号 2</th> <th>段号选定信号 1</th> <th>段号</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td></tr> <tr><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>2</td></tr> <tr><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>3</td></tr> <tr><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>4</td></tr> <tr><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>5</td></tr> <tr><td>1</td><td>0</td><td>1</td><td>6</td></tr> <tr><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>7</td></tr> <tr><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>8</td></tr> </tbody> </table>				段号选定信号 3	段号选定信号 2	段号选定信号 1	段号	0	0	0	1	0	0	1	2	0	1	0	3	0	1	1	4	1	0	0	5	1	0	1	6	1	1	0	7	1	1	1	8
	段号选定信号 3	段号选定信号 2	段号选定信号 1	段号																																				
	0	0	0	1																																				
	0	0	1	2																																				
	0	1	0	3																																				
	0	1	1	4																																				
	1	0	0	5																																				
	1	0	1	6																																				
	1	1	0	7																																				
	1	1	1	8																																				
1) 需要将段号选定信号关联到输入端口 DI。未关联时为无效状态 0。(可通过配置 <a href="#">2504h~250Bh</a> 设定。) 2) 段号选定信号为电平有效, 高电平为有效状态 1, 低电平为无效状态 0。 3) 段号选择完成后, 运动触发信号上升沿启动。 4) 运行过程中运动触发信号无效。 5) 该模式下完成后等待时间无效。																																								

### 多段位置循环设置举例说明:

多段位置运行模式 2310h	多段位置有效段数 2314h	多段位置循环起始段号 2315h	实际运行表现
2310h = 0 循环运行 或 2310h = 1 单步运行	2314h = 4	2315h = 2	开始 → 第1段 → 第2段 → 第3段 → 第4段  <b>说明:</b> 1) 有效段数为 4 段, 第二次循环起, 从第 2 段开始。 2) 当 2315h 设定值大于 2314h 设定值时, 第二次循环起, 从第 1 段开始。
2310h = 2 单周期运行	2314h = 4	2315h 不生效	开始 → 第1段 → 第2段 → 第3段 → 第4段 → 结束

## 3.1.2 第 1 至 16 段位置参数设置

参数	名称	范围/说明	默认值	单位	类型	属性	修改	生效
2320h	第 1 段位移	-2147483648 ~ 2147483647	0	pul	Int32	R/W/S	停机	即时
2321h	第 1 段目标速度	0 ~ 65535	0	rpm	UInt16	R/W/S	停机	即时
2322h	第 1 段加速度	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	UInt16	R/W/S	停机	即时
2323h	第 1 段减速度	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	UInt16	R/W/S	停机	即时
2324h	第 1 段完成后等待时间	0 ~ 65535	0	ms	UInt16	R/W/S	停机	即时
2320h+(n-1)*5	第 n 段位移	-2147483648 ~ 2147483647	0	pul	Int32	R/W/S	停机	即时
2321h+(n-1)*5	第 n 段目标速度	0 ~ 65535	0	rpm	UInt16	R/W/S	停机	即时
2322h+(n-1)*5	第 n 段加速度	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	UInt16	R/W/S	停机	即时
2323h+(n-1)*5	第 n 段减速度	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	UInt16	R/W/S	停机	即时
2324h+(n-1)*5	第 n 段完成后等待时间	0 ~ 65535	0	ms	UInt16	R/W/S	停机	即时

## 注:

- 1) 正方向运行, 位移值写正数; 负方向运行, 位移值写负数。
- 2) 2320h +(n-1)\*5 公式中的 n 为位置段号, 范围为 1~16。
- 3) 若其中某一段的目标速度设置为 0, 将会跳过这一段, 运行下一段。
- 4) 如果某一段实际位移为 0, 那么执行该段时, 电机不运行, 但完成后等待时间仍然有效, 即经过完成后等待时间后, 才会运行下一段。
- 5) 位移的设置受到电子齿轮比影响, 出厂设置值为 1000pul 对应一圈。可通过设定 [2035h](#) 调整。

### 3.1.3 多段位置模式运行示例

本示例将演示 4 段位移，循环运行。

第 1 段正转 1 圈，最高速度 500rpm；

第 2 段反转 1 圈，最高速度 500rpm；

第 3 段正转 2 圈，最高速度 1000rpm；

第 4 段反转 2 圈，最高速度 1000rpm。

加减速设置为 20rps/s。每段执行完后等待时间为 1 秒。

通过上位机调试软件或者 485 通讯指令预先配置以下参数：

参数	名称	范围/说明	单位	类型	属性	修改	生效
2109h	控制模式选择	= 1: 指令位置模式		Uint16	R/W/S	停机	即时
2310h	多段位置运行模式	= 0: 循环模式		Uint16	R/W/S	停机	即时
2311h	多段位置定位模式	= 0: 相对位置模式		Uint16	R/W/S	停机	即时
2314h	多段位置有效段数	= 4: 设置 4 段位移指令		Uint16	R/W/S	停机	即时
2315h	多段位置循环起始段号	= 1: 循环时从第 1 段开始		Uint16	R/W/S	停机	即时

然后配置第 1~4 段位移具体参数：

参数	名称	范围/说明	单位	类型	属性	修改	生效
2320h	第 1 段位移	1000 (出厂设置 1000pul 为 1 圈)	pul	Int32	R/W/S	停机	即时
2321h	第 1 段目标速度	500	rpm	Uint16	R/W/S	停机	即时
2322h	第 1 段加速度	500	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
2323h	第 1 段减速度	500	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
2324h	第 1 段完成后等待时间	1000	ms	Uint16	R/W/S	停机	即时
2325h	第 2 段位移	-1000 (负方向运行写负值)	pul	Int32	R/W/S	停机	即时
2326h	第 2 段目标速度	500	rpm	Uint16	R/W/S	停机	即时
2327h	第 2 段加速度	500	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
2328h	第 2 段减速度	500	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
2329h	第 2 段完成后等待时间	1000	ms	Uint16	R/W/S	停机	即时

参数	名称	范围/说明	单位	类型	属性	修改	生效
232Ah	第 3 段位移	2000 (出厂设置 1000pul 为 1 圈)	pul	Int32	R/W/S	停机	即时
232Bh	第 3 段目标速度	1000	rpm	Uint16	R/W/S	停机	即时
232Ch	第 3 段加速度	500	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
232Dh	第 3 段减速度	500	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
232Eh	第 3 段完成后等待时间	1000	ms	Uint16	R/W/S	停机	即时
232Fh	第 4 段位移	-2000 (负方向运行写负值)	pul	Int32	R/W/S	停机	即时
2330h	第 4 段目标速度	1000	rpm	Uint16	R/W/S	停机	即时
2331h	第 4 段加速度	500	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
2332h	第 4 段减速度	500	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
2333h	第 4 段完成后等待时间	1000	ms	Uint16	R/W/S	停机	即时

可选操作（保存上述参数，重启时上述参数不会丢失）：

参数	名称	范围/说明	单位	类型	属性	修改	生效
200Ah	参数操作	= 2: 保存属性为 R/W/S 的数据		Uint16	W	停机	即时

最后控制运动触发信号，电机将开始按照 1~4 段位置设置循环运行：

参数	名称	范围/说明	单位	类型	属性	修改	生效
2300h	运动触发信号设定	= 2: 设定为 ON 或 = 0: 来源于设定 DI (需将对应 DI 置为高电平)		Uint16	R/W	随时	即时

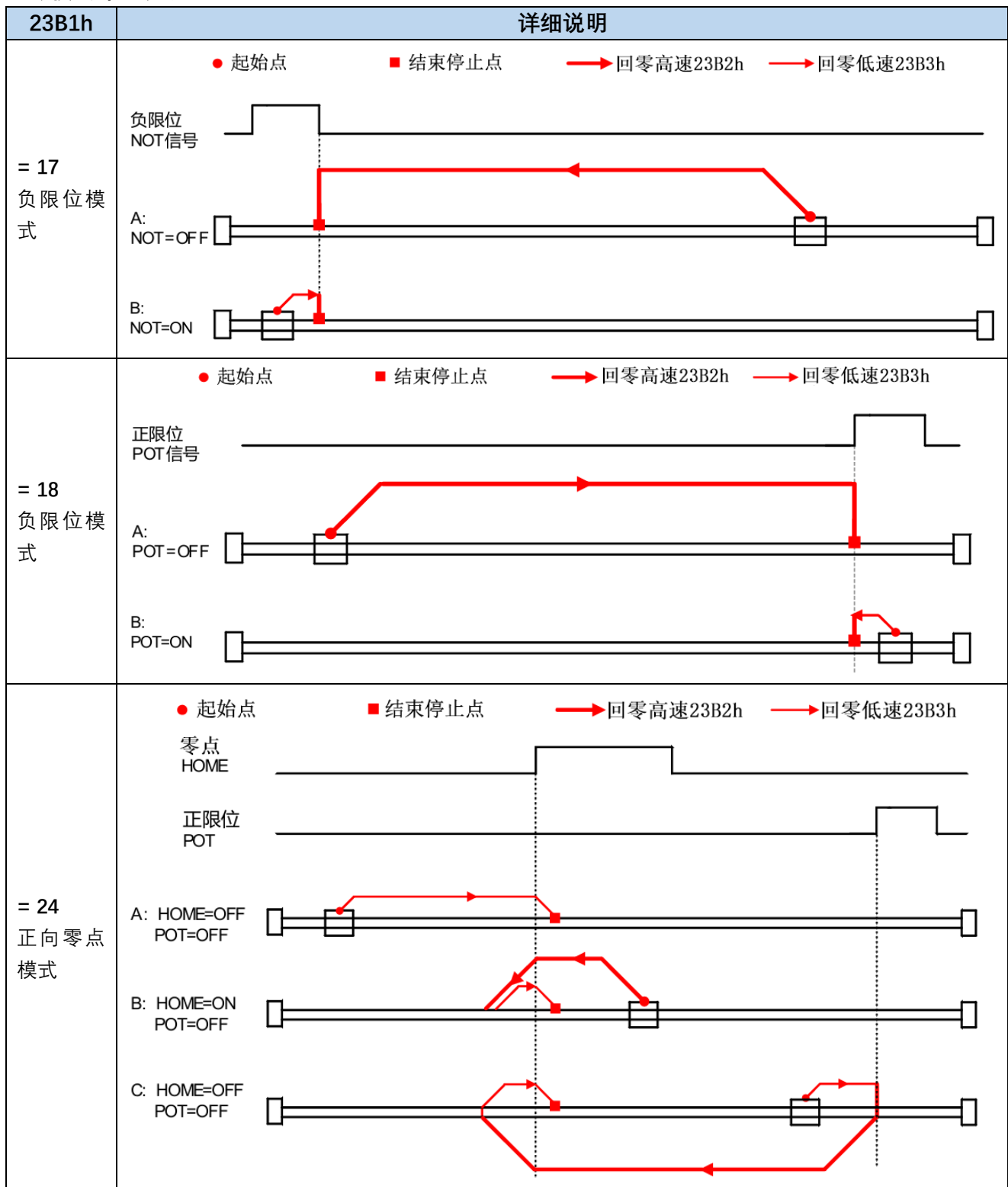
## 3.2 回零模式



注意：回零功能仅能在指令位置模式下使用。

参数	名称	范围/说明	默认值	单位	类型	属性	修改	生效
23B0h	回零触发方式	= 0: DI 上升沿触发回零, 未配置 DI 时无效 = 1: 通讯触发回零, 完成后自动置 0 = 2: 设定当前位置为单圈零点  <b>注:</b> 只有在指令位置模式下有效	0		Uint16	R/W/S	停机	即时
23B1h	回零模式 <a href="#">(查看详细说明)</a>	= 0: 未定义 = 17: 负限位模式 = 18: 正限位模式 = 24: 正向零点模式 = 29: 反向零点模式 = 37: 单圈回零模式(正方向) = 38: 单圈回零模式(负方向) = 39: 力矩回零模式(正方向) = 40: 力矩回零模式(负方向)	0		Uint16	R/W/S	停机	即时
23B2h	回零高速	0 ~ 65535	0	rpm	Uint16	R/W/S	停机	即时
23B3h	回零低速	0 ~ 65535	0	rpm	Uint16	R/W/S	停机	即时
23B4h	回零加减速	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
23B5h	回零完成后自动位置清零功能	= 0: 关闭自动位置清零功能 = 1: 开启自动位置清零功能	0		Uint16	R/W/S	停机	即时
23B6h	回零力矩值	0~50 <b>注:</b> 设置值不要过大, 以免损坏机械结构		%	Uint16	R/W/S	停机	即时
23B7h	力矩回零保持时间	100~500	100	ms	Uint16	R/W/S	停机	即时

## 回零模式详细说明:



23B1h	详细说明
<p data-bbox="150 517 276 629">= 29 反向零点 模式</p>	<div data-bbox="363 255 1433 286" style="text-align: center;"> <p>● 起始点      ■ 结束停止点      → 回零高速23B2h      → 回零低速23B3h</p> </div> <p data-bbox="392 320 448 376">零点 HOME</p> <p data-bbox="392 421 469 477">负限位 NOT</p> <p data-bbox="304 555 459 611">A: HOME=OFF NOT=OFF</p> <p data-bbox="304 678 459 734">B: HOME=ON NOT=OFF</p> <p data-bbox="304 801 459 857">C: HOME=OFF NOT=OFF</p>
<p data-bbox="150 920 276 1066">=37 单圈回零 模式(正方向)</p>	<p data-bbox="304 976 1070 1010">触发回零后, 按照 23B2h 设定速度, 以正方向运行回到单圈零点。</p>
<p data-bbox="150 1088 276 1234">=38 单圈回零 模式(负方向)</p>	<p data-bbox="304 1144 1070 1178">触发回零后, 按照 23B2h 设定速度, 以负方向运行回到单圈零点。</p>
<p data-bbox="150 1256 276 1402">=39 力矩回零 模式(正方向)</p>	<p data-bbox="304 1290 1445 1357">触发回零后, 按照 23B2h 设定速度, 23B6h 设定力矩值, 以正方向运行, 搜索机械极限位置。遇到机械极限位置触发堵转, 并维持 23B7h 所设定时间后, 判断回零完成。</p>
<p data-bbox="150 1424 276 1570">=40 力矩回零 模式(负方向)</p>	<p data-bbox="304 1458 1445 1525">触发回零后, 按照 23B2h 设定速度, 23B6h 设定力矩值, 以负方向运行, 搜索机械极限位置。遇到机械极限位置触发堵转, 并维持 23B7h 所设定时间后, 判断回零完成。</p>

### 3.3 多段速度模式

相关参数	概要	参考章节
2109h 控制模式选择	设置为 2: 指令速度模式	<a href="#">2.1 控制模式选择</a>
2300h 运动触发信号设定	某些模式下用于触发运动, 可关联 DI 操作也可写值操作	<a href="#">2.2 运动触发信号设定</a>
2301h 电机使能信号设定	用于控制电机使能状态, 可关联 DI 操作也可写值操作	<a href="#">2.3 电机使能信号设定</a>
2380h ~ 2385h 速度模式设置	设置速度模式的触发运行方式、有效段数、加减速等	<a href="#">3.3.1 指令速度模式设置</a>
2390h ~ 2397h 第 1 至 4 段速度参数设置	设置各段的速度和运行时间	<a href="#">3.3.2 第 1 至 4 段速度参数设置</a>

#### 3.3.1 指令速度模式设置

参数	名称	范围/说明	默认值	单位	类型	属性	修改	生效
2380h	多段速度运行模式 <a href="#">(查看详细说明)</a>	= 0: 循环运行 = 1: 单周期运行 = 2: 通讯设定段号运行 = 3: DI 组合选定段号运行	0		Uint16	R/W/S	停机	即时
2381h	速度余量处理方式	运行中若进行了断使能或急停操作, 重新再运行时的处理方式 仅在多段速度运行模式 0、1 下生效 = 0: 重新从第 1 段开始运行, 如上次运行到第 2 段中途暂停, 重新运行将舍弃剩余段数, 从第 1 段重新运行 = 1: 继续运行上次剩余段数, 如上次运行到第 2 段中途暂停, 重新运行将舍弃第 2 段余量, 从第 3 段继续运行	0		Uint16	R/W/S	停机	即时
2382h	多段速度有效段数 <a href="#">(查看详细说明)</a>	范围: 1 ~ 4 仅在多段速度运行模式 0、1 下生效	0		Uint16	R/W/S	停机	即时
2383h	多段速度循环起始段号 <a href="#">(查看详细说明)</a>	范围: 1 ~ 4 仅在多段速度运行模式 0 下, 第二次循环开始生效	0		Uint16	R/W/S	停机	即时

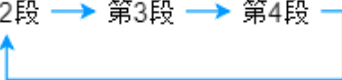
参数	名称	范围/说明	默认值	单位	类型	属性	修改	生效
2384h	通讯设定速度段号	在多段速度运行模式 2 下，设定该值为需要执行的段号，即开始执行。设 0 停止运行。	0		Uint16	R/W	停机	即时

## 多段速度运行模式详细说明：

2380h	详细说明	
<p><b>= 0</b> 运动触发信号 ON 时顺序执行，可循环</p>	<p>备注：多段速度有效段数 2382h = 2 多段速度循环起始段号 2383h = 1</p>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1) 如果运动触发信号一直为 ON，电机将一直循环执行设定的段号。</li> <li>2) 如果运动触发信号在执行某一段时置为 OFF，电机将按设定加减速停止。</li> <li>3) 如果多段速度有效段数 2382h = 1，将一直按照第一段运行速度运行。如果需要实时修改转速，需要将第一段运行时间设置为 0。</li> </ol>
<p><b>= 1</b> 运动触发信号上升沿启动，顺序执行全部，不循环。</p>	<p>备注：多段速度有效段数 2382h = 2 多段速度循环起始段号 2383h = 1</p>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1) 有新的运动触发信号上升沿时，顺序执行全部设定段号，不循环。</li> <li>2) 在一次循环尚未全部完成时，有新的运动触发上升沿，将判断为无效。</li> </ol>

2380h	详细说明																	
= 2 通讯设定 段号运行	1) 设定通讯设定速度段号 2384h 为需要执行的段号，即开始执行。2384h 设 0 停止运行。 2) 该模式下运行时间无效，电机将持续运行。																	
= 3 DI 组合信 号选择段 号，运动 触发信号 ON 时运 行。	<table border="1" style="width: 100%; text-align: center;"> <thead> <tr> <th>段号选定信号 2</th> <th>段号选定信号 1</th> <th>段号</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>2</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>3</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>4</td> </tr> </tbody> </table> 1) 需要将段号选定信号关联到输入端口 DI。未关联时为无效状态 0。（可通过配置 <a href="#">2504h~250Bh</a> 设定。） 2) 段号选定信号为电平有效，高电平为有效状态 1，低电平为无效状态 0。 3) 运动触发信号 ON 时运行，OFF 停止。 4) 该模式下运行时间无效。			段号选定信号 2	段号选定信号 1	段号	0	0	1	0	1	2	1	0	3	1	1	4
段号选定信号 2	段号选定信号 1	段号																
0	0	1																
0	1	2																
1	0	3																
1	1	4																

#### 多段速度循环设置举例说明：

多段速度运行模式 2380h	多段速度有效段数 2382h	多段速度循环起始段号 2383h	实际运行表现
2380h = 0 循环运行	2382h = 4	2383h = 2	开始 → 第1段 → 第2段 → 第3段 → 第4段  <b>说明：</b> 1) 有效段数为 4 段，第二次循环起，从第 2 段开始。 2) 当 2383h 设定值大于 2382h 设定值时，第二次循环起，从第 1 段开始。
2380h = 1 单周期运行	2382h = 4	2383h 不生效	开始 → 第1段 → 第2段 → 第3段 → 第4段 → 结束

### 3.3.2 第 1 至 4 段速度参数设置

参数	名称	范围/说明	默认值	单位	类型	属性	修改	生效
2385h	速度模式加减速	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	随时	即时
2390h	第 1 段目标速度	-32768 ~ 32767	0	rpm	Uint16	R/W/S	随时	即时
2391h	第 1 段运行时间	0 ~ 65535	0	0.1s	Uint16	R/W/S	停机	即时
2392h	第 2 段目标速度	-65535 ~ 65535	0	rpm	Uint16	R/W/S	随时	即时
2393h	第 2 段运行时间	0 ~ 65535	0	0.1s	Uint16	R/W/S	停机	即时
2394h	第 3 段目标速度	-65535 ~ 65535	0	rpm	Uint16	R/W/S	随时	即时
2395h	第 3 段运行时间	0 ~ 65535	0	0.1s	Uint16	R/W/S	停机	即时
2396h	第 4 段目标速度	-65535 ~ 65535	0	rpm	Uint16	R/W/S	随时	即时
2397h	第 4 段运行时间	0 ~ 65535	0	0.1s	Uint16	R/W/S	停机	即时

**注:**

- 1) 正方向运行, 目标速度值写正数; 负方向运行, 目标速度值写负数。
- 2) 可以在运行过程中修改目标速度, 实时生效。
- 3) 如果某一段实际速度为 0, 那么执行该段时, 电机不运行, 但运行时间仍然有效, 即经过运行时间后, 才会运行下一段。

### 3.3.3 多段速度模式运行示例

本示例将演示 4 段速度模式，循环运行。

第 1 段以 500rpm 速度正转 5 秒；

第 2 段以 500rpm 速度反转 5 秒；

第 3 段以 1000rpm 速度正转 5 秒；

第 4 段以 1000rpm 速度反转 5 秒；

加减速设置为 50rps/s。

通过上位机调试软件或者 485 通讯指令预先配置以下参数：

参数	名称	范围/说明	单位	类型	属性	修改	生效
2109h	控制模式选择	= 2: 速度模式		Uint16	R/W/S	停机	即时
2380h	多段速度运行模式	= 0: 循环运行		Uint16	R/W/S	停机	即时
2382h	多段速度有效段数	= 4: 设置 4 段速度		Uint16	R/W/S	停机	即时
2383h	多段速度循环起始段号	= 1: 循环时从第 1 段开始		Uint16	R/W/S	停机	即时
2385h	速度模式加减速	500	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时

然后配置 1~4 段速度具体参数：

参数	名称	范围/说明	单位	类型	属性	修改	生效
2390h	第 1 段目标速度	500	rpm	Uint16	R/W/S	停机	即时
2391h	第 1 段运行时间	50	0.1s	Uint16	R/W/S	停机	即时
2392h	第 2 段目标速度	-500 (负方向运行写负值)	rpm	Uint16	R/W/S	停机	即时
2393h	第 2 段运行时间	50	0.1s	Uint16	R/W/S	停机	即时
2394h	第 3 段目标速度	1000	rpm	Uint16	R/W/S	停机	即时
2395h	第 3 段运行时间	50	0.1s	Uint16	R/W/S	停机	即时
2396h	第 4 段目标速度	-1000 (负方向运行写负值)	rpm	Uint16	R/W/S	停机	即时
2397h	第 4 段运行时间	50	0.1s	Uint16	R/W/S	停机	即时

可选操作（保存上述参数，重启时上述参数不会丢失）：

参数	名称	范围/说明	单位	类型	属性	修改	生效
200Ah	参数操作	= 2: 保存属性为 R/W/S 的数据		Uint16	W	停机	即时

最后控制运动触发信号，电机将开始按照 1~4 段速度设置循环运行：

参数	名称	范围/说明	单位	类型	属性	修改	生效
2300h	运动触发信号设定	= 2: 设定为 ON 或 = 0: 来源于设定 DI (需将对应 DI 置为高电平)		Uint16	R/W	随时	即时

### 3.4 外部脉冲位置模式

相关参数	名称	说明	默认值	单位	类型	属性	修改	生效
2109h	控制模式选择	设置为 4: 外部脉冲位置模式	0		Uint16	R/W/S	停机	重启

**注:**

- 1) 切换至外部脉冲模式, 或从该模式切换至其他模式, 需复位系统 (2010h 写 1) 或重新上电后生效。
- 2) 该模式下, DI1 固定功能为脉冲输入端, DI2 固定功能为方向控制信号输入端, DI3 固定功能为电机释放信号输入端。
- 3) 位移的设置受到电子齿轮比影响, 出厂设置值为 1000pul 对应一圈。可通过设定 [2035h](#) 调整。

### 3.5 外部 PWM 速度模式

相关参数	名称	范围/说明	默认值	单位	类型	属性	修改	生效
2109h	控制模式选择	设置为 5: 外部 PWM 速度模式	0		Uint16	R/W/S	停机	重启
2385h	速度模式加减速	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	重启
2386h	外部控制模式 最大速度	0 ~ 65535		rpm	Uint16	R/W/S	停机	重启

**注:**

- 1) 切换至外部 PWM 速度模式, 或从该模式切换至其他模式, 需复位系统 (2010h 写 1) 或重新上电后生效。
- 2) 该模式下, DI1 固定功能为 PWM 信号输入端, DI2 固定功能为方向控制信号输入端, DI3 固定功能为电机释放信号输入端。
- 3) PWM 信号 0~100% 占空比对应 0~外部控制模式最大转速。

### 3.6 外部 PWM 转矩模式

相关参数	名称	范围/说明	默认值	单位	类型	属性	修改	生效
2109h	控制模式选择	设置为 6: 外部 PWM 转矩模式	0		Uint16	R/W/S	停机	重启
23F0h	转矩限幅	0 ~ 3000	1000	0.1%	Uint16	R/W/S	停机	重启
23F1h	转矩斜率	0 ~ 3000	1000	0.1%	Uint16	R/W/S	随时	即时
23F2h	转速限制	0 ~ 65535	0	rpm	Uint16	R/W/S	随时	即时

**注:**

- 1) 切换至外部 PWM 转矩模式, 或从该模式切换至其他模式, 需复位系统 (2010h 写 1) 或重新上电后生效。
- 2) 该模式下, DI1 固定功能为 PWM 信号输入端, DI2 固定功能为方向控制信号输入端, DI3 固定功能为电机释放信号输入端。
- 3) PWM 信号 0~100% 占空比对应 0~设定转矩限幅值。

## 4. 参数功能总览

### 4.1 电机及驱动器参数

参数	名称	范围/说明	默认值	单位	类型	属性	修改	生效
200Bh	自定义从机号	1 ~ 255	1		Uint16	R/W/S	停机	重启
200Ch	自定义 RS485 通讯波特率	= 0:115200 通讯间隔时间建议大于 6ms = 1:57600 通讯间隔时间建议大于 12ms = 2:38400 通讯间隔时间建议大于 18ms = 3:19200 通讯间隔时间建议大于 32ms = 4:9600 通讯间隔时间建议大于 64ms  IDS42/IDS57 默认值为 1 IDS60/IDS80 默认值为 0		bps	Uint16	R/W/S	停机	重启
200Dh	RS485 数据格式	= 0: 8 位数据, 无校验, 1 个停止位 = 1: 8 位数据, 无校验, 2 个停止位 = 2: 8 位数据, 偶校验, 1 个停止位 = 3: 8 位数据, 奇校验, 1 个停止位	0		Uint16	R/W/S	停机	重启
2034h	电子齿轮比分子	当电子齿轮比分子 (2034h) 固定为电机分辨率, 则电子齿轮比分母参数值为电机旋转 1 圈需要的脉冲指令数量。电机分辨率为 131072。	131072		Uint32	R/W/S	停机	重启
2035h	电子齿轮比分母	当电子齿轮比分子 (2034h) 固定为电机分辨率, 则电子齿轮比分母参数值为电机旋转 1 圈需要的脉冲指令数量。 出厂默认值 1000, 表示电机旋转 1 圈需要 1000 个脉冲指令输入。	1000		Uint32	R/W/S	停机	重启
2107h	电机旋转方向	= 0: 正向模式 = 1: 反向模式	0		Uint16	R/W/S	停机	重启
2132h	运行电流	伺服额定扭矩电流		A	Uint16	R/W/S	停机	重启
2133h	额定转速	电机额定转速		rpm	Uint16	R/W/S	停机	重启

## 4.2 控制参数

参数	名称	范围/说明	默认值	单位	类型	属性	修改	生效
2109h	控制模式选择	= 0: 厂家保留 = 1: 位置模式 = 2: 速度模式 = 3: 转矩模式 = 4: 外部脉冲位置模式 = 5: 外部 PWM 速度模式 = 6: 外部 PWM 转矩模式	0		Uint16	R/W/S	停机	即时
2300h	运动触发信号设定	= 0: 来源于设定 DI = 1: 设定为低电平 (OFF) = 2: 设定为高电平 (ON)	0		Uint16	R/W	随时	即时
2301h	电机使能信号设定	= 0: 来源于设定 DI = 1: 电机使能 = 2: 电机断使能	0		Uint16	R/W	随时	即时
2305h	*刹车控制信号设定 (带刹车版本生效)	= 0: 来源于设定 DI = 1: 刹车闭合 (仅电机断使能时生效) = 2: 刹车松开	0		Uint16	R/W	随时	即时
2310h	多段位置运行模式	= 0: 循环运行 = 1: 单步运行 = 2: 单周期运行 = 3: 通讯设定段号运行 = 4: DI 组合选定段号运行	0		Uint16	R/W/S	停机	即时
2311h	定位模式	= 0: 相对位置模式 = 1: 绝对位置模式	0		Uint16	R/W/S	停机	即时
2312h	等待模式	= 0: 执行完一段位置指令后, 等待电机定位完成, 再开始计算等待时间。 = 1: 执行完一段位置指令后, 不等待电机定位完成, 立即开始计算等待时间。	0		Uint16	R/W/S	停机	即时
2313h	位置余量处理方式	= 0: 重新从起始位置开始 = 1: 从下一段开始 运行中若进行了断使能或急停操作, 重新再运行时的处理方式 仅在多段位置运行模式 0、1、2 下生效	0		Uint16	R/W/S	停机	即时
2314h	多段位置有效段数	1 ~ 16	1		Uint16	R/W/S	停机	即时
2315h	多段位置循环起始段号	1 ~ 16	1		Uint16	R/W/S	停机	即时
2316h	通讯设定段号	0 ~ 8	0		Uint16	R/W	随时	即时
2317h	起始回零功能	= 0: 关闭功能 = 1: 开启功能	0		Uint16	R/W/S	随时	即时
2318h	回零完成后等待时间	回零完成后切换到第 1 段位置的时间 多段位置运行模式 0、2 下生效	0	ms	Uint16	R/W/S	随时	即时

参数	名称	范围/说明	默认值	单位	类型	属性	修改	生效
2320h	第 1 段位移	-2147483648 ~ 2147483647	0	pul	Int32	R/W/S	停机	即时
2321h	第 1 段目标速度	0 ~ 65535	0	rpm	Uint16	R/W/S	停机	即时
2322h	第 1 段加速度	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
2323h	第 1 段减速度	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
2324h	第 1 段完成后等待时间	0 ~ 65535	0	ms	Uint16	R/W/S	停机	即时
2325h	第 2 段位移	-2147483648 ~ 2147483647	0	pul	Int32	R/W/S	停机	即时
2326h	第 2 段目标速度	0 ~ 65535	0	rpm	Uint16	R/W/S	停机	即时
2327h	第 2 段加速度	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
2328h	第 2 段减速度	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
2329h	第 2 段完成后等待时间	0 ~ 65535	0	ms	Uint16	R/W/S	停机	即时
232Ah	第 3 段位移	-2147483648 ~ 2147483647	0	pul	Int32	R/W/S	停机	即时
232Bh	第 3 段目标速度	0 ~ 65535	0	rpm	Uint16	R/W/S	停机	即时
232Ch	第 3 段加速度	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
232Dh	第 3 段减速度	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
232Eh	第 3 段完成后等待时间	0 ~ 65535	0	ms	Uint16	R/W/S	停机	即时
232Fh	第 4 段位移	-2147483648 ~ 2147483647	0	pul	Int32	R/W/S	停机	即时
2330h	第 4 段目标速度	0 ~ 65535	0	rpm	Uint16	R/W/S	停机	即时
2331h	第 4 段加速度	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
2332h	第 4 段减速度	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
2333h	第 4 段完成后等待时间	0 ~ 65535	0	ms	Uint16	R/W/S	停机	即时

参数	名称	范围/说明	默认值	单位	类型	属性	修改	生效
2334h	第 5 段位移	-2147483648 ~ 2147483647	0	pul	Int32	R/W/S	停机	即时
2335h	第 5 段目标速度	0 ~ 65535	0	rpm	Uint16	R/W/S	停机	即时
2336h	第 5 段加速度	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
2337h	第 5 段减速度	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
2338h	第 5 段完成后等待时间	0 ~ 65535	0	ms	Uint16	R/W/S	停机	即时
2339h	第 6 段位移	-2147483648 ~ 2147483647	0	pul	Int32	R/W/S	停机	即时
233Ah	第 6 段目标速度	0 ~ 65535	0	rpm	Uint16	R/W/S	停机	即时
233Bh	第 6 段加速度	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
233Ch	第 6 段减速度	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
233Dh	第 6 段完成后等待时间	0 ~ 65535	0	ms	Uint16	R/W/S	停机	即时
233Eh	第 7 段位移	-2147483648 ~ 2147483647	0	pul	Int32	R/W/S	停机	即时
233Fh	第 7 段目标速度	0 ~ 65535	0	rpm	Uint16	R/W/S	停机	即时
2340h	第 7 段加速度	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
2341h	第 7 段减速度	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
2342h	第 7 段完成后等待时间	0 ~ 65535	0	ms	Uint16	R/W/S	停机	即时
2343h	第 8 段位移	-2147483648 ~ 2147483647	0	pul	Int32	R/W/S	停机	即时
2344h	第 8 段目标速度	0 ~ 65535	0	rpm	Uint16	R/W/S	停机	即时
2345h	第 8 段加速度	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
2346h	第 8 段减速度	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
2347h	第 8 段完成后等待时间	0 ~ 65535	0	ms	Uint16	R/W/S	停机	即时

参数	名称	范围/说明	默认值	单位	类型	属性	修改	生效
2348h	第 9 段位移	-2147483648 ~ 2147483647	0	pul	Int32	R/W/S	停机	即时
2349h	第 9 段目标速度	0 ~ 65535	0	rpm	Uint16	R/W/S	停机	即时
234Ah	第 9 段加速度	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
234Bh	第 9 段减速度	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
234Ch	第 9 段完成后等待时间	0 ~ 65535	0	ms	Uint16	R/W/S	停机	即时
234Dh	第 10 段位移	-2147483648 ~ 2147483647	0	pul	Int32	R/W/S	停机	即时
234Eh	第 10 段目标速度	0 ~ 65535	0	rpm	Uint16	R/W/S	停机	即时
234Fh	第 10 段加速度	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
2350h	第 10 段减速度	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
2351h	第 10 段完成后等待时间	0 ~ 65535	0	ms	Uint16	R/W/S	停机	即时
2352h	第 11 段位移	-2147483648 ~ 2147483647	0	pul	Int32	R/W/S	停机	即时
2353h	第 11 段目标速度	0 ~ 65535	0	rpm	Uint16	R/W/S	停机	即时
2354h	第 11 段加速度	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
2355h	第 11 段减速度	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
2356h	第 11 段完成后等待时间	0 ~ 65535	0	ms	Uint16	R/W/S	停机	即时
2357h	第 12 段位移	-2147483648 ~ 2147483647	0	pul	Int32	R/W/S	停机	即时
2358h	第 12 段目标速度	0 ~ 65535	0	rpm	Uint16	R/W/S	停机	即时
2359h	第 12 段加速度	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
235Ah	第 12 段减速度	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
235Bh	第 12 段完成后等待时间	0 ~ 65535	0	ms	Uint16	R/W/S	停机	即时

参数	名称	范围/说明	默认值	单位	类型	属性	修改	生效
235Ch	第 13 段位移	-2147483648 ~ 2147483647	0	pul	Int32	R/W/S	停机	即时
235Dh	第 13 段目标速度	0 ~ 65535	0	rpm	Uint16	R/W/S	停机	即时
235Eh	第 13 段加速度	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
235Fh	第 13 段减速度	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
2360h	第 13 段完成后等待时间	0 ~ 65535	0	ms	Uint16	R/W/S	停机	即时
2361h	第 14 段位移	-2147483648 ~ 2147483647	0	pul	Int32	R/W/S	停机	即时
2362h	第 14 段目标速度	0 ~ 65535	0	rpm	Uint16	R/W/S	停机	即时
2363h	第 14 段加速度	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
2364h	第 14 段减速度	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
2365h	第 14 段完成后等待时间	0 ~ 65535	0	ms	Uint16	R/W/S	停机	即时
2366h	第 15 段位移	-2147483648 ~ 2147483647	0	pul	Int32	R/W/S	停机	即时
2367h	第 15 段目标速度	0 ~ 65535	0	rpm	Uint16	R/W/S	停机	即时
2368h	第 15 段加速度	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
2369h	第 15 段减速度	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
236Ah	第 15 段完成后等待时间	0 ~ 65535	0	ms	Uint16	R/W/S	停机	即时
236Bh	第 16 段位移	-2147483648 ~ 2147483647	0	pul	Int32	R/W/S	停机	即时
236Ch	第 16 段目标速度	0 ~ 65535	0	rpm	Uint16	R/W/S	停机	即时
236Dh	第 16 段加速度	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
236Eh	第 16 段减速度	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
236Fh	第 16 段完成后等待时间	0 ~ 65535	0	ms	Uint16	R/W/S	停机	即时

参数	名称	范围/说明	默认值	单位	类型	属性	修改	生效
2380h	多段速度运行模式	= 0: 循环运行 = 1: 单周期运行 = 2: 通讯设定段号运行 = 3: DI 组合选定段号运行	0		Uint16	R/W/S	停机	即时
2381h	速度余量处理方式	运行中若进行了断使能或急停操作, 重新再运行时的处理方式 仅在多段速度运行模式 0、1 下生效  = 0: 重新从第 1 段开始运行, 如上次运行到第 2 段中途暂停, 重新运行将舍弃剩余段数, 从第 1 段重新运行  = 1: 继续运行上次剩余段数, 如上次运行到第 2 段中途暂停, 重新运行将舍弃第 2 段 余量, 从第 3 段继续运行	0		Uint16	R/W/S	停机	即时
2382h	多段速度有效段数	1 ~ 4	0		Uint16	R/W/S	停机	即时
2383h	多段速度循环起始段号	1 ~ 4	0		Uint16	R/W/S	停机	即时
2384h	通讯设定速度段号	0 ~ 4	0		Uint16	R/W	随时	即时
2385h	速度模式加减速	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
2386h	外部控制模式 最大速度	0 ~ 65535		rpm	Uint16	R/W/S	停机	重启
2390h	第 1 段目标速度	-32768 ~ 32767	0	rpm	Uint16	R/W/S	随时	即时
2391h	第 1 段运行时间	0 ~ 65535	0	0.1s	Uint16	R/W/S	停机	即时
2392h	第 2 段目标速度	-65535 ~ 65535	0	rpm	Uint16	R/W/S	随时	即时
2393h	第 2 段运行时间	0 ~ 65535	0	0.1s	Uint16	R/W/S	停机	即时
2394h	第 3 段目标速度	-65535 ~ 65535	0	rpm	Uint16	R/W/S	随时	即时
2395h	第 3 段运行时间	0 ~ 65535	0	0.1s	Uint16	R/W/S	停机	即时
2396h	第 4 段目标速度	-65535 ~ 65535	0	rpm	Uint16	R/W/S	随时	即时
2397h	第 4 段运行时间	0 ~ 65535	0	0.1s	Uint16	R/W/S	停机	即时

参数	名称	范围/说明	默认值	单位	类型	属性	修改	生效
23B0h	回零触发方式	= 0: 循环运行 = 1: 单周期运行 = 2: 通讯设定段号运行 = 3: DI 组合选定段号运行	0		Uint16	R/W/S	停机	即时
23B1h	回零模式	= 17: 负限位模式 = 18: 正限位模式 = 24: 正向零点模式 = 29: 反向零点模式	0		Uint16	R/W/S	停机	即时
23B2h	回零高速	0 ~ 65535	0	rpm	Uint16	R/W/S	停机	即时
23B3h	回零低速	0 ~ 65535	0	rpm	Uint16	R/W/S	停机	即时
23B4h	回零加减速	0 ~ 65535	0	0.1rps/s	Uint16	R/W/S	停机	即时
23B5h	回零完成后自动位置 清零功能	= 0: 关闭自动位置清零功能 = 1: 开启自动位置清零功能	0		Uint16	R/W/S	停机	即时
23B6h	回零力矩值	0~50 注: 设置值不要过大, 以免损坏机械结构		%	Uint16	R/W/S	停机	即时
23B7h	力矩回零保持时间	100~500	100	ms	Uint16	R/W/S	停机	即时
23F0h	转矩限幅	0 ~ 3000	1000	0.1%	Uint16	R/W/S	随时	即时
23F1h	转矩斜率	0 ~ 3000	1000	0.1%	Uint16	R/W/S	随时	即时
23F2h	转速限制	0 ~ 65535	0	rpm	Uint16	R/W/S	随时	即时
23F3h	目标转矩	-3000 ~ 3000	0	0.1%	Uint16	R/W/S	随时	即时

## 4.3 监视参数

参数	名称	范围/说明	默认值	单位	类型	属性	修改	生效																														
2003h	当前电压			V	Uint16	R	只读	只读																														
2004h	当前电流	仅支持型号：IDS60、IDS80		10mA	Uint16	R	只读	只读																														
2005h	当前功率	仅支持型号：IDS60、IDS80		0.1W	Uint16	R	只读	只读																														
2006h	当前温度	仅支持型号：IDS60、IDS80		°C	Uint16	R	只读	只读																														
2303h	电机状态读取	<table border="1"> <thead> <tr> <th>2303h</th> <th>名称</th> <th>说明</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>bit0</td> <td>电机状态</td> <td>= 0: 电机停止 = 1: 电机运行</td> </tr> <tr> <td>bit1</td> <td>使能状态</td> <td>= 0: 电机释放 = 1: 电机使能</td> </tr> <tr> <td>bit2</td> <td>零点信号</td> <td>= 0: 信号无效 = 1: 信号有效</td> </tr> <tr> <td>bit3</td> <td>正限位信号</td> <td>= 0: 信号无效 = 1: 信号有效</td> </tr> <tr> <td>bit4</td> <td>负限位信号</td> <td>= 0: 信号无效 = 1: 信号有效</td> </tr> <tr> <td>bit5</td> <td>回零完成</td> <td>= 0: 回零未完成 = 1: 回零完成</td> </tr> <tr> <td>bit6</td> <td>定位完成 (位置模式)</td> <td>= 0: 定位未完成 = 1: 定位完成</td> </tr> <tr> <td>bit7</td> <td>速度到达 (速度模式)</td> <td>= 0: 速度未到达 = 1: 速度到达</td> </tr> <tr> <td>bit8</td> <td>转矩到达 (转矩模式)</td> <td>= 0: 转矩未到达 = 1: 转矩到达</td> </tr> </tbody> </table>	2303h	名称	说明	bit0	电机状态	= 0: 电机停止 = 1: 电机运行	bit1	使能状态	= 0: 电机释放 = 1: 电机使能	bit2	零点信号	= 0: 信号无效 = 1: 信号有效	bit3	正限位信号	= 0: 信号无效 = 1: 信号有效	bit4	负限位信号	= 0: 信号无效 = 1: 信号有效	bit5	回零完成	= 0: 回零未完成 = 1: 回零完成	bit6	定位完成 (位置模式)	= 0: 定位未完成 = 1: 定位完成	bit7	速度到达 (速度模式)	= 0: 速度未到达 = 1: 速度到达	bit8	转矩到达 (转矩模式)	= 0: 转矩未到达 = 1: 转矩到达			Uint16	R	只读	只读
2303h	名称	说明																																				
bit0	电机状态	= 0: 电机停止 = 1: 电机运行																																				
bit1	使能状态	= 0: 电机释放 = 1: 电机使能																																				
bit2	零点信号	= 0: 信号无效 = 1: 信号有效																																				
bit3	正限位信号	= 0: 信号无效 = 1: 信号有效																																				
bit4	负限位信号	= 0: 信号无效 = 1: 信号有效																																				
bit5	回零完成	= 0: 回零未完成 = 1: 回零完成																																				
bit6	定位完成 (位置模式)	= 0: 定位未完成 = 1: 定位完成																																				
bit7	速度到达 (速度模式)	= 0: 速度未到达 = 1: 速度到达																																				
bit8	转矩到达 (转矩模式)	= 0: 转矩未到达 = 1: 转矩到达																																				
2304h	当前运行段号	多段模式下正在执行的段号			Uint16	R	只读	只读																														
603Fh	当前故障	0x0000: 无故障 0x2212: 硬件过流 0x3211: 过压 0x3221: 欠压 0x8311: 过载 0x4201: 过温度 0x8611: 超差 0x7121: 堵转 0x2211: 软件过流 0x7310: 超速 0x7320: 编码器故障			Uint16	R	只读	只读																														

参数	名称	范围/说明	默认值	单位	类型	属性	修改	生效
6064h	当前位置				Int32	R	只读	只读
606Ch	当前速度			rpm	Int32	R	只读	只读
6077h	当前转矩			0.1%	Uint16	R	只读	只读

#### 4.4 辅助功能参数

参数	名称	范围/说明	默认值	单位	类型	属性	修改	生效
2008h	故障复位	写 1 生效，完成操作后自动置 0	0		Uint16	W	停机	即时
200Ah	参数操作	= 1: 恢复出厂设置 = 2: 保存属性为 R/W/S 的数据 完成操作后自动置 0	0		Uint16	W	停机	即时
2010h	系统复位	写 1 生效，完成操作后自动置 0	0		Uint16	W	停机	即时
2100h	超程停车方式	= 0: 按照设定减速度停止 = 1: 急停 触发限位信号时的停止方式	1					
2101h	当前位置清零	写 1 生效，完成操作后自动置 0	0		Uint16	W	停机	即时
2103h	定位完成阈值	位置超差值小于该值判断为到位			Uint16	R/W/S	停机	即时
2105h	制动电阻生效电压	仅支持配有刹车电阻接口的设备		V	Uint16	R/W/S	停机	即时
2302h	急停操作	= 0: 来源于设定 DI，低电平解除急停， 高电平急停 = 1: 解除急停 = 2: 急停	0		Uint16	R/W	随时	即时

## 4.5 增益参数

参数	名称	范围/说明	默认值	单位	类型	属性	修改	生效
2232h	静止位置比例系数				Uint16	R/W/S	随时	即时
2233h	静止速度比例系数				Uint16	R/W/S	随时	即时
2234h	静止速度积分系数				Uint16	R/W/S	随时	即时
2235h	静止电流环比例系数				Uint16	R/W/S	随时	即时
2236h	静止电流环积分系数				Uint16	R/W/S	随时	即时
2238h	运行位置比例系数				Uint16	R/W/S	随时	即时
2239h	运行速度比例系数				Uint16	R/W/S	随时	即时
223Ah	运行速度积分系数				Uint16	R/W/S	随时	即时
223Bh	运行电流环比例系数				Uint16	R/W/S	随时	即时
223Ch	运行电流环积分系数				Uint16	R/W/S	随时	即时

## 4.6 数字输入/输出参数

参数	名称	范围/说明			默认值	单位	类型	属性	修改	生效
2500h	输入信号状态	2500h	名称	说明			Uint16	R	只读	只读
		bit0	DI1 状态	= 0: 无效 = 1: 有效						
		bit1	DI2 状态							
		bit2	DI3 状态							
		bit3	DI4 状态							
		bit4	DI5 状态							
		bit5	DI6 状态							
		bit6	DI7 状态							
		bit7	DI8 状态							
2501h	输出信号状态	2501h	名称	说明			Uint16	R	只读	只读
		bit0	DO1 状态	= 0: 无效 = 1: 有效						
		bit1	DO2 状态							
		bit2	DO3 状态							
		bit3	DO4 状态							
		bit4	DO5 状态							
		bit5	DO6 状态							
		bit6	DO7 状态							
		bit7	DO8 状态							
2502h	IO 输入滤波时间				0	50us	Uint16	R/W/S	停机	即时
2503h	输入端子有效电平	2503h	名称	说明	0		Uint16	R/W/S	停机	即时
		bit0	DI1 有效电平	= 0: 低电平无效 高电平有效  = 1: 低电平有效 高电平无效						
		bit1	DI2 有效电平							
		bit2	DI3 有效电平							
		bit3	DI4 有效电平							
		bit4	DI5 有效电平							
		bit5	DI6 有效电平							
		bit6	DI7 有效电平							
		bit7	DI8 有效电平							

参数	名称	范围/说明	默认值	单位	类型	属性	修改	生效																					
2504h	输入端子 DI1 关联	= 0: 无功能 = 1: 原点信号 = 2: 正限位信号 = 3: 负限位信号 = 4: 电机使能信号 = 5: 保留 = 6: 急停信号 = 7: 运动触发信号 = 8: 回零触发信号 = 9: 段号选定信号 1 = 10: 段号选定信号 2 = 11: 段号选定信号 3 = 12: 刹车控制信号(带刹车版本)	1		Uint16	R/W/S	停机	即时																					
2505h	输入端子 DI2 关联		2		Uint16	R/W/S	停机	即时																					
2506h	输入端子 DI3 关联		3		Uint16	R/W/S	停机	即时																					
2507h	输入端子 DI4 关联		7		Uint16	R/W/S	停机	即时																					
2508h	输入端子 DI5 关联		0		Uint16	R/W/S	停机	即时																					
2509h	输入端子 DI6 关联		0		Uint16	R/W/S	停机	即时																					
250Ah	输入端子 DI7 关联		0		Uint16	R/W/S	停机	即时																					
250Bh	输入端子 DI8 关联		0		Uint16	R/W/S	停机	即时																					
250Ch	输出端子有效电平		<table border="1"> <thead> <tr> <th>250Ch</th> <th>名称</th> <th>说明</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>bit0</td> <td>DO1 输出逻辑</td> <td rowspan="4">= 0: 生效时导通 无效时断开</td> </tr> <tr> <td>bit1</td> <td>DO2 输出逻辑</td> </tr> <tr> <td>bit2</td> <td>DO3 输出逻辑</td> </tr> <tr> <td>bit3</td> <td>DO4 输出逻辑</td> </tr> <tr> <td>bit4</td> <td>DO5 输出逻辑</td> <td rowspan="4">= 1: 生效时断开 无效时导通</td> </tr> <tr> <td>bit5</td> <td>DO6 输出逻辑</td> </tr> <tr> <td>bit6</td> <td>DO7 输出逻辑</td> </tr> <tr> <td>bit7</td> <td>DO8 输出逻辑</td> </tr> </tbody> </table>	250Ch	名称	说明	bit0	DO1 输出逻辑	= 0: 生效时导通 无效时断开	bit1	DO2 输出逻辑	bit2	DO3 输出逻辑	bit3	DO4 输出逻辑	bit4	DO5 输出逻辑	= 1: 生效时断开 无效时导通	bit5	DO6 输出逻辑	bit6	DO7 输出逻辑	bit7	DO8 输出逻辑	0		Uint16	R/W/S	停机
250Ch	名称	说明																											
bit0	DO1 输出逻辑	= 0: 生效时导通 无效时断开																											
bit1	DO2 输出逻辑																												
bit2	DO3 输出逻辑																												
bit3	DO4 输出逻辑																												
bit4	DO5 输出逻辑	= 1: 生效时断开 无效时导通																											
bit5	DO6 输出逻辑																												
bit6	DO7 输出逻辑																												
bit7	DO8 输出逻辑																												
250Dh	输出端子 DI1 关联	= 0: 无功能 = 1: 报警信号 = 2: 电机状态 (运行时有效, 停止时无效) = 3: 保留 = 4: 保留 = 5: 回零完成信号 = 6: 定位完成信号 = 7: 速度到达信号 = 8: 转矩到达信号	1		Uint16	R/W/S	停机	即时																					
250Eh	输出端子 DI2 关联		0		Uint16	R/W/S	停机	即时																					
250Fh	输出端子 DI3 关联		0		Uint16	R/W/S	停机	即时																					
2510h	输出端子 DI4 关联		0		Uint16	R/W/S	停机	即时																					
2511h	输出端子 DI5 关联		0		Uint16	R/W/S	停机	即时																					
2512h	输出端子 DI6 关联		0		Uint16	R/W/S	停机	即时																					
2513h	输出端子 DI7 关联		0		Uint16	R/W/S	停机	即时																					
2514h	输出端子 DI8 关联		0		Uint16	R/W/S	停机	即时																					

## 4.7 保护参数

参数	名称	范围/说明		默认值	单位	类型	属性	修改	生效
2700h	保护使能开关	2700h	名称	说明	0xFFFF	Uint16	R/W/S	停机	即时
		bit0	超差保护	= 0: 关闭 = 1: 开启					
		bit1	电压保护						
		bit2	过流保护						
		bit3	过载保护						
		bit4	放电保护						
		bit5	超速保护						
		bit6	堵转保护						
bit7	过温保护								
2701h	超差保护阈值					Uint16	R/W/S	停机	即时
2702h	超差恢复次数	0 ~ 255		0		Uint16	R/W/S	停机	即时
2703h	过压保护阈值				V	Uint16	R/W/S	停机	即时
2704h	欠压保护阈值				V	Uint16	R/W/S	停机	即时
2705h	过欠压恢复次数	0 ~ 255		0		Uint16	R/W/S	停机	即时
2706h	软件过流阈值	0 ~ 100			A	Uint16	R/W/S	停机	即时
2707h	软件过流恢复次数	0 ~ 255		0		Uint16	R/W/S	停机	即时
2708h	过载警告比例				0.1%	Uint16	R/W/S	停机	即时
2709h	过载运行时间				ms	Uint16	R/W/S	停机	即时
270Ah	过载保护恢复次数	0 ~ 255		0		Uint16	R/W/S	停机	即时
270Bh	放电电阻异常阈值				V	Uint16	R/W/S	停机	即时
270Ch	放电电阻异常恢复次数	0 ~ 255		0		Uint16	R/W/S	停机	即时
270Dh	超速故障阈值				rpm	Uint16	R/W/S	停机	即时
270Eh	超速故障恢复次数	0 ~ 255		0		Uint16	R/W/S	停机	即时

参数	名称	范围/说明	默认值	单位	类型	属性	修改	生效
270Fh	堵转保护转速			rpm	Uint16	R/W/S	停机	即时
2710h	堵转保护电流			A	Uint16	R/W/S	停机	即时
2711h	堵转保护生效时间	0 ~ 65535	5000	ms	Uint16	R/W/S	停机	即时
2712h	堵转保护恢复次数	0 ~ 255			Uint16	R/W/S	停机	即时
27F6h	历史故障 1				Uint16	R	只读	只读
27F7h	历史故障 2				Uint16	R	只读	只读
27F8h	历史故障 3				Uint16	R	只读	只读
27F9h	历史故障 4				Uint16	R	只读	只读
27FAh	历史故障 5				Uint16	R	只读	只读
27FBh	历史故障 6				Uint16	R	只读	只读
27FCh	历史故障 7				Uint16	R	只读	只读
27FDh	历史故障 8				Uint16	R	只读	只读
27FEh	历史故障 9				Uint16	R	只读	只读
27FFh	历史故障 10				Uint16	R	只读	只读

## 5. 版本修订历史

版本	时间	备注
V1.0	2024.3.1	
V1.1	2024.7.25	更新至新版控制指令