

# ISS-R 系列

RS485 型闭环步进电机  
通讯协议手册

---

版本：V1.1

# 目录

前言 .....	1
声明 .....	1
<b>1. MODBUS 通讯协议 .....</b>	<b>2</b>
1.1 MODBUS 常用功能码 .....	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
1.2 MODBUS 异常代码 .....	3
1.3 MODBUS 常用寄存器地址定义 .....	4
<b>2. 常用运动控制功能示例 .....</b>	<b>9</b>
2.1 电机使能与释放指令 .....	9
2.1 速度模式控制示例 .....	10
2.2 位置模式控制示例 .....	11
2.3 回零模式控制示例 .....	12
2.4 回零方法 .....	13
2.4.1 回零方法 17 .....	13
2.4.2 回零方法 18 .....	13
2.4.3 回零方法 24 .....	14
2.4.4 回零方法 29 .....	14
<b>3. 参数与功能 .....</b>	<b>15</b>
3.1 电机及驱动器参数 .....	15
3.2 控制参数 .....	17
3.3 增益参数 .....	19
3.4 IO 参数 .....	21
3.5 保护参数 .....	23
<b>4. 版本修订历史 .....</b>	<b>25</b>

## 前言

感谢您使用本公司 RS485 型闭环步进电机。

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
ISS42-R	4 个 I/O 输入，1 个 I/O 输出
ISS57-R	

## 1. MODBUS 通讯协议

### 1.1 MODBUS 常用功能码

#### 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：**最大读寄存器个数不得超过 24；

CRC 校验低字节在前，高字节在后。

16 位寄存器的地址数为 1；32 位寄存器的地址数为 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	60 98	00 11	D6 29

主机向从机“回零模式”寄存器写入数值 17。

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	60 98	00 11	D6 29

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	60 81	00 02	04	00 00	00 64	93 EA

主机向从机“运行速度（位置模式）”32位寄存器写入数值100。

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	60 81	00 02	0F E0

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。

### 1.2 MODBUS 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	61 02

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

### 1.3 MODBUS 常用寄存器地址定义

603Fh	功能描述	故障码		数据类型	U16	属性	R	设定方式	-
	范围	-	-	默认值	0	单位	-	生效方式	-
0x0000: 无故障 0x2212: 硬件过流 0x3211: 过压 0x3221: 欠压 0x4201: 过温度 0x8611: 超差									

6039h	功能描述	监控寄存器		数据类型	U16	属性	R	设定方式	-
	范围	-	-	默认值	0	单位	-	生效方式	-
保留									

6040h	功能描述	控制字		数据类型	U16	属性	R/W	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	-	单位	-	生效方式	立即生效
常用使用方式参照下表。如需更详细的说明请参考标准 CIA402 协议资料。									

#### 控制字常用指令:

控制字	常用指令	说明
6040h	00 06	初始化步骤 1, 电机释放
	00 07	初始化步骤 2, 电机使能准备
	00 0F	初始化步骤 3, 电机使能
	00 0F	速度模式 (6061h=3) 启动指令
	00 0F	转矩模式 (6061h=4) 启动指令
	00 0F→00 1F	回零模式 (6061h=6) 启动指令
	00 0F→00 1F	位置模式 (6061h=1) 绝对位置模式启动指令
	00 0F→00 4F→00 5F	位置模式 (6061h=1) 相对位置模式启动指令
	00 02	快速停止命令, 以 605Ah 设定方式生效
	01 0F	暂停命令, 以 605Dh 设定方式生效
	00 80	故障复位

6041h	功能描述	状态字		数据类型	U16	属性	R	设定方式	-
	范围	-	-	默认值	-	单位	-	生效方式	-

具体定义参考下表。

### 状态字位定义：

字节	Bit	位定义			
		位置模式		速度模式	
LSB	0	0XX 0000: Not Ready To Switch On (初始化参数状态)			
	1	1XX 0000: Switch On Disabled (初始化参数完成状态, 断使能)			
	2	01X 0001: Ready To Switch On (准备上主电源状态)			
	3	01X 0011: Switched On (断使能状态)			
	4	01X 0111: Operation Enabled (使能状态)			
	5	00X 0111: Quick Stop Active (快速停机状态)			
	6	0XX 1111: Fault Reaction Active (故障减速处理状态)			
	6	0XX 1000: Fault (故障状态)			
7	各状态详细解释请参考标准 CIA402 协议资料				
MSB	7	保留			
	8	保留			
	9	0: 电机停止; 1: 电机运行			
	10	0	未到位	6040bit8=0: 位置未达到	6040bit8=0: 回零位置未到达
		1	到位	6040bit8=1: 轴减速	6040bit8=1: 轴减速
	11	0	目标位置待生效	速度不为 0	回零模式未完成
		1	目标位置生效	速度为 0	回零模式完成
	12	保留			
	13	机械原点限位标志			
	14	CW 限位标志			
15	CCW 限位标志				

605Ah	功能描述	快速停止代码		数据类型	U16	属性	R/W	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	6	单位	-	生效方式	立即生效

0: 自由停机, 电机处于释放状态;

1: 以 6084h 减速度停机, 停机后电机保持释放状态;

2: 以 6085h 减速度停机, 停机后电机保持释放状态;

5: 以 6084h 减速度停机, 停机后电机保持使能状态;

6: 以 6085h 减速度停机, 停机后电机保持使能状态;

605Dh	功能描述	暂停代码		数据类型	U16	属性	R/W	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	1	单位	-	生效方式	立即生效
<p>1: 以 6084h 减速度停机, 停机后电机保持使能状态;</p> <p>2: 以 6085h 减速度停机, 停机后电机保持使能状态;</p>									

6060h	功能描述	运行模式控制寄存器		数据类型	U16	属性	R/W	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	0	单位	-	生效方式	立即生效
<p>0: 未定义</p> <p>1: 位置模式</p> <p>3: 速度模式</p> <p>4: 转矩模式</p> <p>6: 回零点模式</p>									

6061h	功能描述	运行模式状态寄存器		数据类型	U16	属性	R	设定方式	-
	范围	-	-	默认值	0	单位	-	生效方式	-
<p>0: 未定义</p> <p>1: 位置模式</p> <p>3: 速度模式</p> <p>4: 转矩模式</p> <p>6: 回零点模式</p>									

6064h	功能描述	实际位置寄存器		数据类型	I32	属性	R	设定方式	-
	范围	-	-	默认值	0	单位	-	生效方式	-

2101h	功能描述	当前位置清零		数据类型	U16	属性	W	设定方式	停机设定
	范围	-	-	默认值	0	单位	-	生效方式	立即生效
写 1 生效, 之后自动恢复为 0。实际位置 6064h 清零。									

606Ch	功能描述	当前速度寄存器		数据类型	I32	属性	R	设定方式	-
	范围	-	-	默认值	0	单位	rpm	生效方式	-

607Ah	功能描述	目标位置		数据类型	I32	属性	R/W	设定方式	运行设定
	范围	-100000000	100000000	默认值	0	单位	-	生效方式	立即生效



607Ch	功能描述	零点补偿值		数据类型	I32	属性	R/W	设定方式	运行设定
	范围	-100000000	100000000	默认值	0	单位	-	生效方式	立即生效

6081h	功能描述	设置运行速度（位置模式）		数据类型	U32	属性	R/W	设定方式	运行设定
	范围	0	6000	默认值	0	单位	rpm	生效方式	立即生效

6083h	功能描述	加速度		数据类型	U32	属性	R/W	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	0	单位	0.1rps/s	生效方式	立即生效

6084h	功能描述	减速度		数据类型	U32	属性	R/W	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	0	单位	0.1rps/s	生效方式	立即生效

6085h	功能描述	快速停止减速度		数据类型	U32	属性	R/W	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	10000	单位	0.1rps/s	生效方式	立即生效

60FFh	功能描述	设置运行速度（速度模式）		数据类型	I32	属性	R/W	设定方式	运行设定
	范围	-6000	6000	默认值	0	单位	rpm	生效方式	立即生效

设置正值时，电机正转；

设置负值时，电机反转；

6098h	功能描述	回零模式		数据类型	U16	属性	R/W	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	-	单位	-	生效方式	立即生效

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

6099h	功能描述	回零点速度		数据类型	U32	属性	R/W	设定方式	运行设定
	范围	0	6000	默认值	0	单位	rpm	生效方式	立即生效

查询零点位置时的运行速度

609Ah	功能描述	回零加减速度		数据类型	U32	属性	R/W	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	0	单位	0.1rps/s	生效方式	立即生效

60FDh	功能描述	输入端子状态		数据类型	U32	属性	R	设定方式	-
	范围	-	-	默认值	-	单位	-	生效方式	-
BIT0: 负限位状态 BIT1: 正限位状态 BIT2: 原点状态 BIT3~BIT31: 保留									

60FEh	功能描述	输出端子控制		数据类型	U32	属性	R/W	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	-	单位	-	生效方式	立即生效
BIT0: 抱闸控制 (0: 合闸 1: 松闸 带刹车版本生效, 常规版无效) BIT1~BIT31: 保留									

## 2. 常用运动控制功能示例



**注意：** ● 开始示例前，需要将驱动器从机地址设置为 01。

- 默认通讯格式为：8 位数据，无校验，1 个停止位。
- 默认波特率为 57600bps（ISS42、ISS57）。
- 默认细分值为 1000，即 1000 个脉冲一圈。（可通过 [21FAh](#) 修改）

**带刹车版本，电机运行前必须发送松刹车指令：**

步骤	发送指令	返回指令	说明
1	01 10 60 FE 00 02 04 00 00 00 01 14 A5	01 10 60 FE 00 02 3E 38	松刹车

### 2.1 电机使能与释放指令

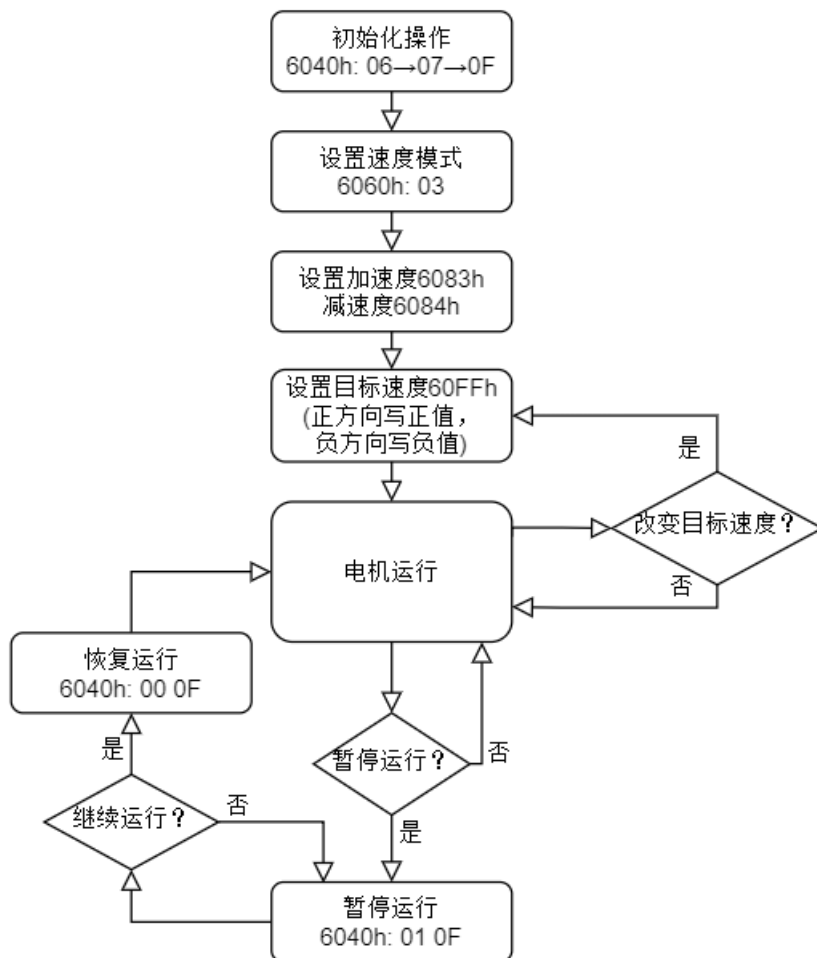
电机使能：

步骤	发送指令	返回指令	说明
1	01 06 60 40 00 06 16 1C	01 06 60 40 00 06 16 1C	电机释放
2	01 06 60 40 00 07 D7 DC	01 06 60 40 00 07 D7 DC	电机使能准备
3	01 06 60 40 00 0F D6 1A	01 06 60 40 00 0F D6 1A	电机使能

电机释放：

步骤	发送指令	返回指令	说明
1	01 06 60 40 00 06 16 1C	01 06 60 40 00 06 16 1C	电机释放

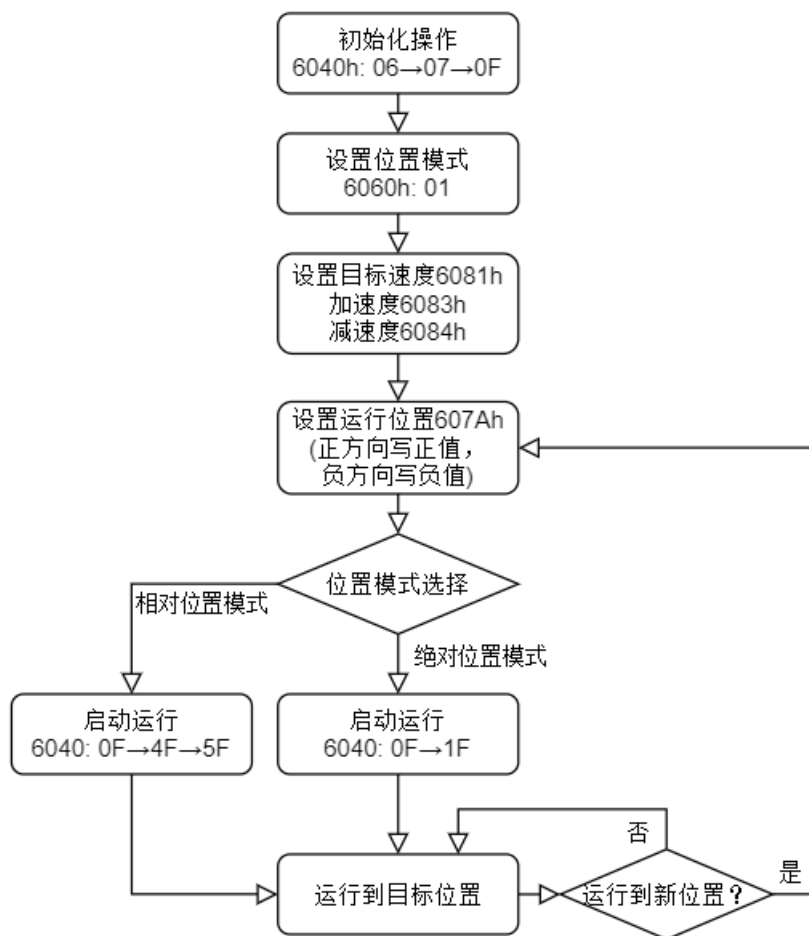
## 2.1 速度模式控制示例



步骤	发送指令	返回指令	说明
1	01 06 60 40 00 06 16 1C	01 06 60 40 00 06 16 1C	初始化(电机上使能)
2	01 06 60 40 00 07 D7 DC	01 06 60 40 00 07 D7 DC	
3	01 06 60 40 00 0F D6 1A	01 06 60 40 00 0F D6 1A	
4	01 06 60 60 00 03 D7 D5	01 06 60 60 00 03 D7 D5	设置速度模式
5	01 10 60 83 00 02 04 00 00 00 64 12 33	01 10 60 83 00 02 AE 20	设置加速度 10rps/s
6	01 10 60 84 00 02 04 00 00 00 64 53 D5	01 10 60 84 00 02 1F E1	设置减速度 10rps/s
7	01 10 60 FF 00 02 04 00 00 00 64 15 42	01 10 60 FF 00 02 6F F8	设置目标速度 100rpm 电机开始运行
8	01 06 60 40 01 0F D7 8A	01 06 60 40 01 0F D7 8A	暂停运行

**注：**负方向运行时，目标速度值写负值，写 16 进制需要将正值取反再加 1。如负方向以 100rpm 速度运行，将(00 00 00 64)h 取反得到 (FF FF FF 9B)h，再加 1，得到 (FF FF FF 9C)h。

## 2.2 位置模式控制示例



### 相对位置模式:

步骤	发送指令	返回指令	说明
1	01 06 60 40 00 06 16 1C	01 06 60 40 00 06 16 1C	初始化(电机上使能)
2	01 06 60 40 00 07 D7 DC	01 06 60 40 00 07 D7 DC	
3	01 06 60 40 00 0F D6 1A	01 06 60 40 00 0F D6 1A	
4	01 06 60 60 00 01 56 14	01 06 60 60 00 01 56 14	设置位置模式
5	01 10 60 81 00 02 04 00 00 00 64 93 EA	01 10 60 81 00 02 0F E0	设置目标速度 100rpm
6	01 10 60 83 00 02 04 00 00 00 64 12 33	01 10 60 83 00 02 AE 20	设置加速度 10rps/s
7	01 10 60 84 00 02 04 00 00 00 64 53 D5	01 10 60 84 00 02 1F E1	设置减速度 10rps/s
8	01 10 60 7A 00 02 04 00 00 27 10 C6 CA	01 10 60 7A 00 02 7E 11	设置运行距离 10000
9	01 06 60 40 00 0F D6 1A	01 06 60 40 00 0F D6 1A	启动相对位置模式 电机开始运行
10	01 06 60 40 00 4F D7 EA	01 06 60 40 00 4F D7 EA	
11	01 06 60 40 00 5F D6 26	01 6 60 40 00 5F D6 26	

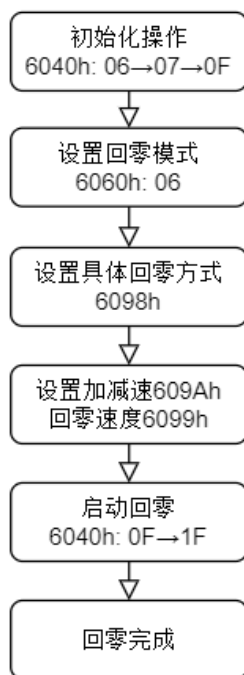
**注:** 负方向运行时, 运行距离 607Ah 写负值, 写 16 进制需要将正值取反再加 1。如负方向运行距离 10000, 将 (00 00 27 10)h 取反得到 (FF FF D8 EF)h, 再加 1, 得到 (FF FF D8 F0)h。

## 绝对位置模式:

步骤	发送指令	返回指令	说明
1	01 06 60 40 00 06 16 1C	01 06 60 40 00 06 16 1C	初始化(电机上使能)
2	01 06 60 40 00 07 D7 DC	01 06 60 40 00 07 D7 DC	
3	01 06 60 40 00 0F D6 1A	01 06 60 40 00 0F D6 1A	
4	01 06 60 60 00 01 56 14	01 06 60 60 00 01 56 14	设置位置模式
5	01 10 60 81 00 02 04 00 00 00 64 93 EA	01 10 60 81 00 02 0F E0	设置目标速度 100rpm
6	01 10 60 83 00 02 04 00 00 00 64 12 33	01 10 60 83 00 02 AE 20	设置加速度 10rps/s
7	01 10 60 84 00 02 04 00 00 00 64 53 D5	01 10 60 84 00 02 1F E1	设置减速度 10rps/s
8	01 10 60 7A 00 02 04 00 00 27 10 C6 CA	01 10 60 7A 00 02 7E 11	设置运行位置 10000
9	01 06 60 40 00 0F D6 1A	01 06 60 40 00 0F D6 1A	启动绝对位置模式
10	01 06 60 40 00 1F D7 D6	01 06 60 40 00 1F D7 D6	电机开始运行

**注:** 设定位置值为负值时, 写 16 进制需要将正值取反再加 1。如设定运行位置-10000, 将(00 00 27 10)h 取反得到 (FF FF D8 EF)h, 再加 1, 得到 (FF FF D8 F0)h。

## 2.3 回零模式控制示例



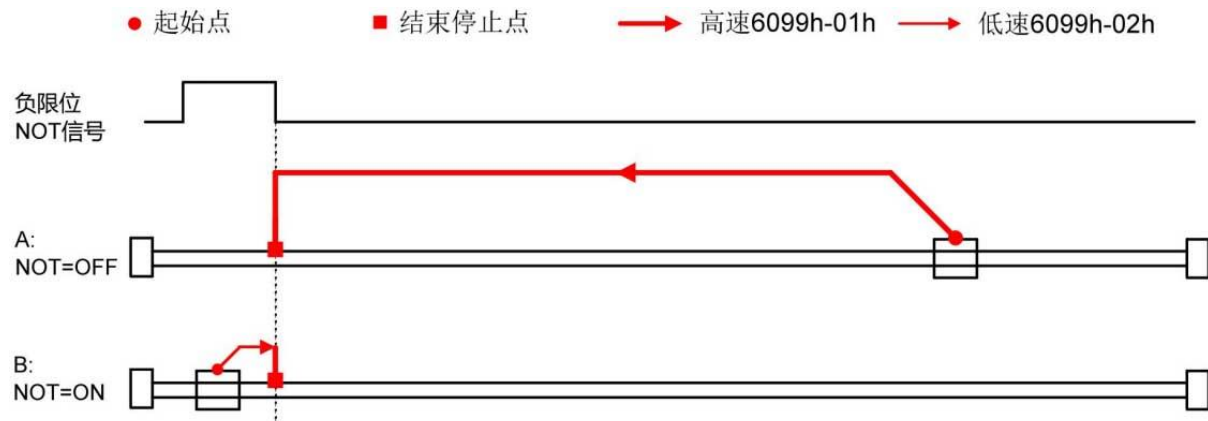
步骤	发送指令	返回指令	说明
1	01 06 60 40 00 06 16 1C	01 06 60 40 00 06 16 1C	初始化(电机上使能)
2	01 06 60 40 00 07 D7 DC	01 06 60 40 00 07 D7 DC	
3	01 06 60 40 00 0F D6 1A	01 06 60 40 00 0F D6 1A	
4	01 06 60 60 00 06 17 D6	01 06 60 60 00 06 17 D6	设置回零模式
5	01 06 60 98 00 11 D6 29	01 06 60 98 00 11 D6 29	设置回零模式 17
6	01 10 60 9A 00 02 04 00 00 00 64 D3 55	01 10 60 9A 00 02 7F E7	设置回零加减速 10rps/s
7	01 10 60 99 00 02 04 00 00 01 2C 92 E6	01 10 60 99 00 02 8F E7	设置回零速度 300rpm
8	01 06 60 40 00 0F D6 1A	01 06 60 40 00 0F D6 1A	启动回零模式
9	01 06 60 40 00 1F D7 D6	01 06 60 40 00 1F D7 D6	电机开始运行

**注:** 如需要进行位置清零操作, 可以往寄存器 [2101h](#) 写 1, 进行位置清零。

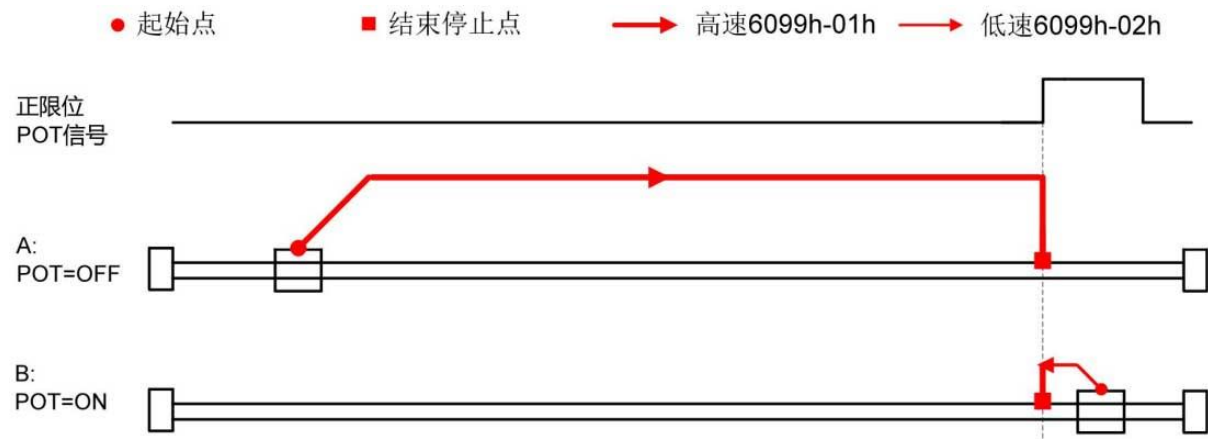
## 2.4 回零方法

本产品支持 17、18、24 和 29 的回零方法。

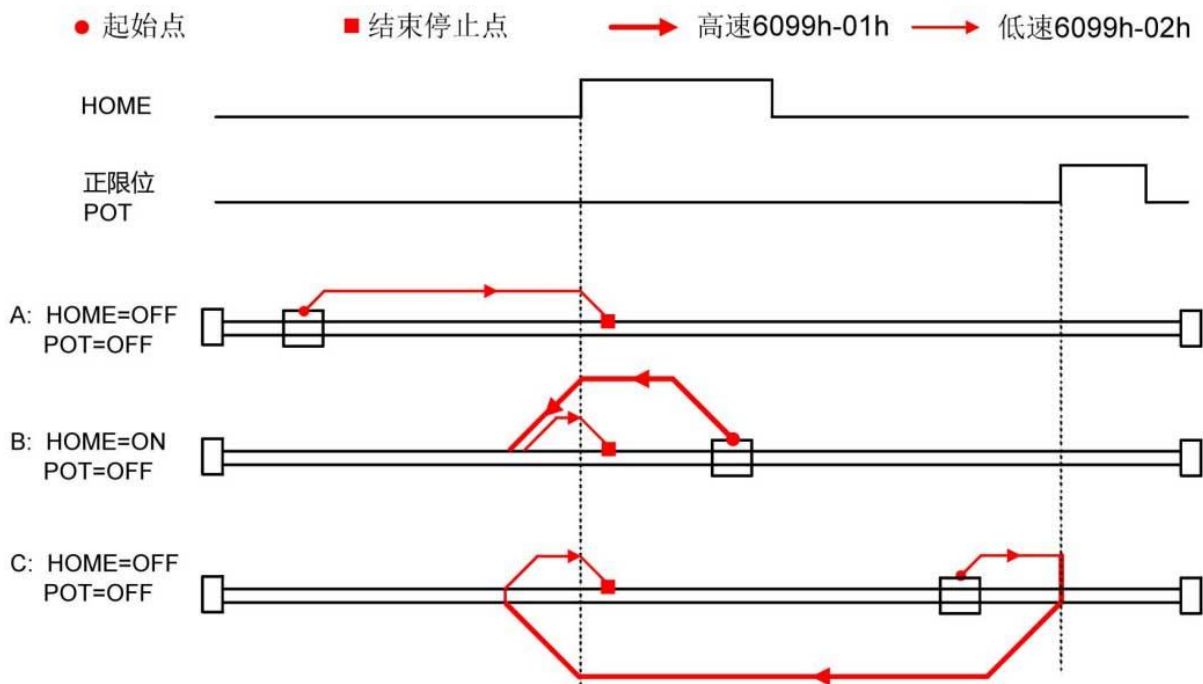
### 2.4.1 回零方法 17



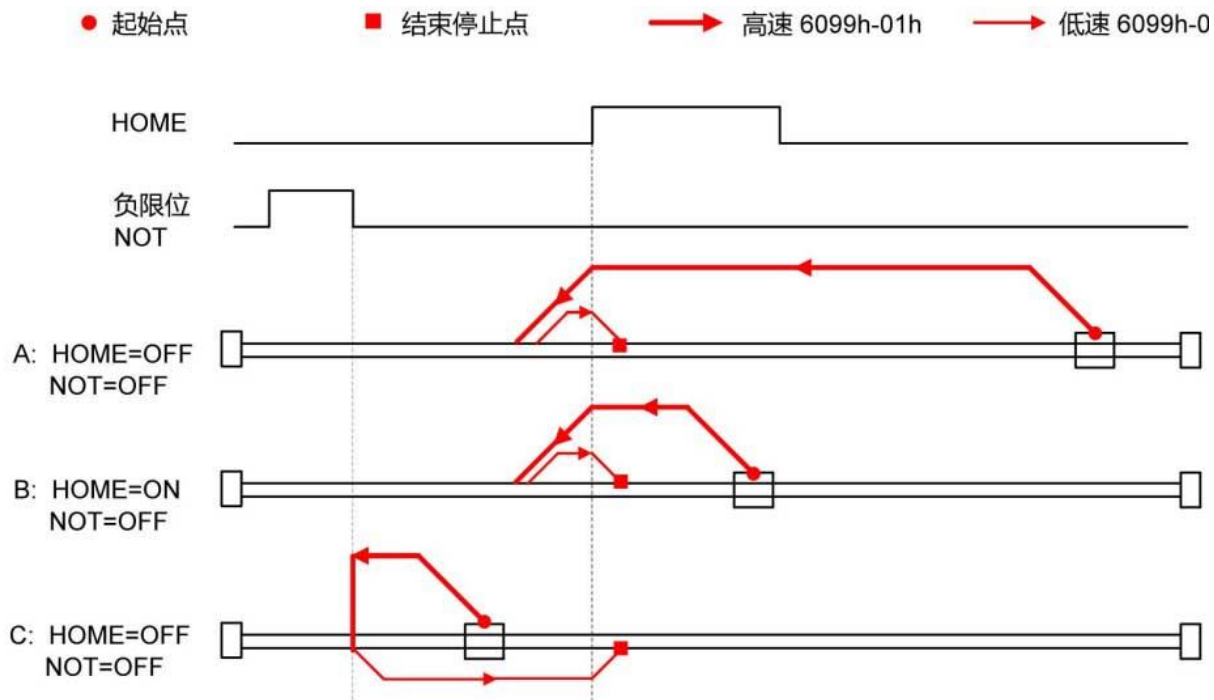
### 2.4.2 回零方法 18



### 2.4.3 回零方法 24



### 2.4.4 回零方法 29





### 3. 参数与功能

#### 3.1 电机及驱动器参数

2002h	功能描述	硬件过流报警值		数据类型	U16	属性	R	设定方式	-
	范围	-	-	默认值	-	单位	A	生效方式	-

2003h	功能描述	当前电压		数据类型	U16	属性	R	设定方式	-
	范围	-	-	默认值	-	单位	V	生效方式	-

2004h	功能描述	当前电流		数据类型	U16	属性	R	设定方式	-
	范围	-	-	默认值	-	单位	10mA	生效方式	-

IDS42、IDS57 不支持读取

2005h	功能描述	当前功率		数据类型	U16	属性	R	设定方式	-
	范围	-	-	默认值	-	单位	0.1W	生效方式	-

IDS42、IDS57 不支持读取

2006h	功能描述	当前温度		数据类型	U16	属性	R	设定方式	-
	范围	-	-	默认值	-	单位	℃	生效方式	-

IDS42、IDS57 不支持读取

2008h	功能描述	故障复位		数据类型	U16	属性	W	设定方式	-
	范围	-	-	默认值	0	单位	-	生效方式	-

0: 无效

1: 故障复位

200Ah	功能描述	参数保存及复位		数据类型	U16	属性	W	设定方式	停机设定
	范围	-	-	默认值	0	单位	-	生效方式	重新上电

0: 无效

1: 复位出厂参数

2: 保存属性为 R/W/S 的数据

200Bh	功能描述	自定义节点地址		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	停机设定
	范围	1	255	默认值	1	单位	-	生效方式	重新上电

200Ch	功能描述	自定义 RS485 通讯波特率		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	停机设定
	范围	-	-	默认值	-	单位	bps	生效方式	重新上电

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

200Dh	功能描述	RS485 通讯数据格式		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	停机设定
	范围	-	-	默认值	0	单位	-	生效方式	重新上电

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

### 3.2 控制参数

2100h	功能描述	超程停车方式		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	0	单位	-	生效方式	立即生效
0: 以 6084h 减速度停止 1: 立即停止									

2101h	功能描述	当前位置清零		数据类型	U16	属性	W	设定方式	停机设定
	范围	-	-	默认值	0	单位	-	生效方式	立即生效
写 1 生效，之后自动恢复为 0									

2102h	功能描述	脉冲滤波时间		数据类型	U16	属性	W	设定方式	停机设定
	范围	0	1024	默认值	80	单位	100us	生效方式	立即生效
写 1 生效，之后自动恢复为 0									

2103h	功能描述	定位完成阈值		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	停机设定
	范围	-	-	默认值	5000	单位	-	生效方式	立即生效
位置超差值小于该值说明到位									

2104h	功能描述	加速度单位		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	停机设定
	范围	-	-	默认值	0	单位	-	生效方式	立即生效
0: 0.1rps/s									

2106h	功能描述	速度到达阈值		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	-
	范围	-	-	默认值	-	单位	rpm	生效方式	-
保留									

21F9h	功能描述	开闭环运行模式		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	停机设定
	范围	-	-	默认值	1	单位	-	生效方式	重新上电
0: 开环 1: 闭环									

21FAh	功能描述	细分设置		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	停机设定
	范围	-	-	默认值	8	单位	-	生效方式	重新上电
0: 200 1: 400 2: 800 3: 1600 4: 3200 5: 6400 6: 12800 7: 25600 8: 1000 9: 2000 10: 4000 11: 5000 12: 8000 13: 10000 14: 20000 15: 25000									

21FBh	功能描述	峰值电流		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	运行设定
	范围	10	100	默认值	-	单位	0.1A	生效方式	立即生效

21FCh	功能描述	开环电流百分比		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	运行设定
	范围	0	100	默认值	60	单位	%	生效方式	立即生效

21FDh	功能描述	闭环电流百分比		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	运行设定
	范围	0	100	默认值	100	单位	%	生效方式	立即生效

21FEh	功能描述	锁机电流百分比		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	运行设定
	范围	0	100	默认值	40	单位	%	生效方式	立即生效

21FFh	功能描述	锁机状态切换时间		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	运行设定
	范围	100	500	默认值	100	单位	ms	生效方式	立即生效
停止运行后切换到锁机状态的时间									

### 3.3 增益参数

2232h	功能描述	静止位置比例系数		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	-	单位		生效方式	立即生效

2233h	功能描述	静止速度比例系数		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	-	单位		生效方式	立即生效

2234h	功能描述	静止速度积分系数		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	-	单位		生效方式	立即生效

2235h	功能描述	静止电流环比例系数		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	-	单位		生效方式	立即生效

2236h	功能描述	静止电流环积分系数		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	-	单位		生效方式	立即生效

2237h	功能描述	速度节点 1		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	-	单位	rpm	生效方式	立即生效
电机运行速度小于等于该值时，生效节点 1 的参数									

2238h	功能描述	位置比例系数 1		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	-	单位		生效方式	立即生效

2239h	功能描述	速度比例系数 1		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	-	单位		生效方式	立即生效

223Ah	功能描述	速度积分系数 1		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	-	单位		生效方式	立即生效

223Bh	功能描述	电流环比例系数 1		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	-	单位		生效方式	立即生效

223Ch	功能描述	电流环积分系数 1		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	-	单位		生效方式	立即生效

223Dh	功能描述	速度节点 2		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	-	单位	rpm	生效方式	立即生效

电机运行速度小于等于该值且大于节点 1 时，生效节点 2 的参数

223Eh	功能描述	位置比例系数 2		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	-	单位		生效方式	立即生效

223Fh	功能描述	速度比例系数 2		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	-	单位		生效方式	立即生效

2240h	功能描述	速度积分系数 2		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	-	单位		生效方式	立即生效

2241h	功能描述	电流环比例系数 2		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	-	单位		生效方式	立即生效

2242h	功能描述	电流环积分系数 2		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	-	单位		生效方式	立即生效

2243h	功能描述	速度节点 3		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	-	单位	rpm	生效方式	立即生效

保留。电机运行速度大于节点 2 时，生效节点 3 的参数。

2244h	功能描述	位置比例系数 3		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	-	单位		生效方式	立即生效

2245h	功能描述	速度比例系数 3		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	-	单位		生效方式	立即生效

2246h	功能描述	速度积分系数 3		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	-	单位		生效方式	立即生效

2247h	功能描述	电流环比例系数 3		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	-	单位		生效方式	立即生效

2248h	功能描述	电流环积分系数 3		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	-	单位		生效方式	立即生效

### 3.4 IO 参数

2500h	功能描述	输入信号状态		数据类型	U16	属性	R	设定方式	-
	范围	-	-	默认值	-	单位		生效方式	-
bit0~bit7: DI1~DI8									

2501h	功能描述	输出信号状态		数据类型	U16	属性	R	设定方式	-
	范围	-	-	默认值	-	单位		生效方式	-
bit0~bit7: DO1~DO8									

2502h	功能描述	IO 输入滤波时间		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	运行设定
	范围	0	200	默认值	0	单位	50us	生效方式	立即生效

2503h	功能描述	输入端子有效电平		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	0	单位		生效方式	立即生效
bit0~bit7: DI1~DI8									
0: 高电平有效									
1: 低电平有效									

2504h	功能描述	输入端子 DI1 功能选择		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	1	单位		生效方式	立即生效
0: 未定义 1: 零点信号 2: 正限位信号 3: 负限位信号 4: 电机释放信号 5: 停止信号 6: 急停信号									

2505h	功能描述	输入端子 DI2 功能选择		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	2	单位		生效方式	立即生效
同 2504h									

2506h	功能描述	输入端子 DI3 功能选择		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	3	单位		生效方式	立即生效
同 2504h									

2507h~250Bh	功能描述	输入端子 DI4~DI8 功能选择		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	0	单位		生效方式	立即生效
同 2504h									

250Ch	功能描述	输出端子有效电平		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	0	单位		生效方式	立即生效
bit0~bit7: D01~D08 0: 生效时导通, 无效时断开; 1: 生效时断开, 无效时导通;									

250Dh	功能描述	输出端子 D01 功能选择		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	1	单位		生效方式	立即生效
0: 未定义 1: 报警信号 2: 电机状态信号 3: 回零点完成信号 4: 到位信号									



250Eh~2514h	功能描述	输出端子 D02~D08 功能选择		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	0	单位		生效方式	立即生效
同 250Dh									

### 3.5 保护参数

2700h	功能描述	保护使能开关		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	运行设定
	范围	-	-	默认值	0xFFFF	单位		生效方式	立即生效
bit0: 超差保护 bit2: 电压保护 bit3: 软件过流保护 bit8: 过温保护 0: 关闭; 1: 开启									

2701h	功能描述	超差保护阈值		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	停机设定
	范围	0	20000	默认值	-	单位	pu1	生效方式	立即生效

2702h	功能描述	超差恢复次数		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	停机设定
	范围	0	255	默认值	-	单位	-	生效方式	立即生效

2703h	功能描述	过压保护阈值		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	停机设定
	范围	-	-	默认值	-	单位	V	生效方式	立即生效

2704h	功能描述	欠压保护阈值		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	停机设定
	范围	-	-	默认值	-	单位	V	生效方式	立即生效

2705h	功能描述	过欠压恢复次数		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	停机设定
	范围	0	255	默认值	-	单位	-	生效方式	立即生效

2706h	功能描述	软件过流阈值		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	停机设定
	范围	0	100	默认值	-	单位	A	生效方式	立即生效

2707h	功能描述	软件过流恢复次数		数据类型	U16	属性	R/W/S	设定方式	停机设定
	范围	0	255	默认值	-	单位	-	生效方式	立即生效

27F6h~27Fh	功能描述	历史故障 1~历史故障 10		数据类型	U16	属性	R	设定方式	-
	范围	-	-	默认值	-	单位	-	生效方式	-

#### 4. 版本修订历史

版本	描述	时间	备注
V1.0	第一版	2024.3.1	
V1.1	第二版	2024.4.20	