

RS485控制指令方法

(PMC007B3驱动器485地址为1)

基础设置

步骤	名称	寄存器地址	寄存器值(例)	存储类型	对象类型	发送代码	备注
0	设置细分	600c	0020	ROM	U16	01 06 60 0C 00 20 56 11	细分为32
0	设置电流	600d	0020	ROM	U16	01 06 60 0D 0A F0 00 ED	57-76 一般是2800mA
0	外部停止使能	6013	0001	ROM	U8	01 06 60 13 00 01 A7 CF	
0	外部停止触发方式	6014	0000	ROM	U8	01 06 60 14 00 00 D7 CE	

位置模式

步骤	名称	寄存器地址	寄存器值(例)	存储类型	对象类型	发送代码	备注
1	设置转动方向	6002	0001	ROM	U8	01 06 60 02 00 01 F7 CA	默认为0
2	设置最大速度	6003..4	0000 4e20	RAM	S32	01 10 60 03 00 02 04 00 00 4E 20 2F C0	6003是高位，6004是低位
3	设置目标位置	6005..6	0000 4e20	RAM	U32	01 10 60 05 00 02 04 00 00 4E 20 AF EA	6005是高位，6006是低位
	启动速度	6008	0258	ROM	U16	01 06 60 08 02 58 16 92	选择设置
	停止速度	6009	0258	ROM	U16	01 06 60 09 02 58 47 52	选择设置

PP模式

步骤	名称	寄存器地址	寄存器值(例)	存储类型	对象类型	发送代码	备注
1	进入pp模式	6007	0004	ROM	U32	01 06 60 07 00 04 27 C8	
2	设置加速度	6067..68	0000 7d00	ROM	U32	01 10 60 67 00 02 04 00 00 7D 00 3D 33	有两个寄存器控制的都是高位在前，低位在后
3	设置减速度	6069..6a	0000 7d00	ROM	U32	01 10 60 69 00 02 04 00 00 7D 00 BC BF	
4	设置最大速度	6072..73	0000 4e20	RAM	S32	01 10 60 72 00 02 04 00 00 4E 20 E9 28	
5	设置目标位置	6074..75	0000 4e20	RAM	U32	01 10 60 74 00 02 04 00 00 4E 20 69 02	
6	设置控制字	6070	0010	ROM	U16	01 06 60 70 00 10 97 DD	bit 4: 为'1'启动运行任务 bit5:为'1' 立即执行位4触发的运行任务 bit: 为'0'相对位置, 为'1'绝对位置
7	启动速度	606b..6c	0000 0000	ROM	U32	01 10 60 6B 00 02 04 00 00 00 00 1C 36	启停速度都是在开始或者结束直接跳转至该速度然后开始加速，选择设置
8	停止速度	606d..6e	0000 0000	ROM	U32	01 10 60 6D 00 02 04 00 00 00 00 9C 1C	选择设置

常用地址

步骤	名称	寄存器地址	寄存器值(例)	存储类型	对象类型	发送代码	备注
0	清除限位	6001	00F7	RAM	U8	01 06 60 01 00 F7 87 8C	写
0	错误状态	6000		RAM	U8	01 03 60 00 00 01 9A 0A	读
0	控制器状态	6001		RAM	U8	01 03 60 01 00 01 CB CA	读
0	终止步进	6053	0000	RAM	U8	01 06 60 53 00 00 67 DB	写
0	电机位置	600e..f		RAM	S32	01 03 60 0E 00 02 BB C8	读/写
0	编码器位置	6089..8a	0000 0000	RAM	S32	01 10 60 89 00 02 04 00 00 00 00 93 A7	读/写

rom为可保存对象，ram一般为实时控制对象，所以在位置模式以及pp模式中，需要先设定好参数，然后在设定运动数据。参数设定好后根据存储类型保存，后续可只设定运动数据以及无法保存的参数。掉电保存地址为200f，不要写入程序中反复擦写，避免快速擦写影响板子寿命。