

DA6系列伺服驱动器modbus通讯地址表

地址	名称	单位	读写属性	长度	备注
0x0000-0x07FF	参数区	--	RW	参考手册	修改后, 自动备份到EEROM, 掉电保存
0x1000-0x17FF	参数区	--	RW	参考手册	修改后, 不备份到EEROM, 掉电不保存
0xE000	电机旋转/移动速度	rpm	RO	16	Un000
0xE001	速度指令	rpm	RO	16	Un001
0xE002	内部扭矩/推力指令	1%	RO	16	Un002
0xE005	电气角2(角度)	1deg	RO	16	Un004
0xE006	输入信号状态	--	RO	16	Un005
0xE007	输出信号状态	--	RO	16	Un006
0xE008	输入指令脉冲速度	rpm	RO	16	Un007
0xE009	位置偏差	指令单位	RO	32	Un008
0xE00B	累积负载率	1%	RO	16	Un009
0xE00C	再生负载率	1%	RO	16	Un00A
0xE00D	DB电阻功率	1%	RO	16	Un00B
0xE00E	输入指令脉冲计数	指令单位	RO	32	Un00C
0xE010	编码器反馈脉冲计数器	原始脉冲	RO	32	Un00D
0xE012	全闭环反馈脉冲计数器	原始脉冲	RO	32	Un00E
0xE01B	反馈脉冲计数器	指令单位	RO	32	Un013
0xE040	绝对值编码器旋转圈数值	圈	RO	16	Un040
0xE041	绝对值编码器单圈计数值	原始脉冲	RO	32	Un041
0xEC00	绝对位置APOS	指令单位	RO	32	Un070
0xE110	伺服内部状态信号监视	--	RO	32	
	bit0 主回路 bit4 逆回转 bit8 位置指令输入中 bit12 交流电接通中 bit16 电机通电状态	bit1 编码器准备好 bit5 模式切换 bit9 位置指令方向 bit13 CHARGE OK bit17 预留 bit21 磁极检出中	bit2 电机通电请求 bit6 速度指令输入中 bit10 保留 bit14 再生状态 bit18 过流 bit22 磁极检测完成 bit26 CLR信号	bit3 DB ON bit7 扭矩指令输入中 bit11 回零完成 bit15 再生异常 bit19 原点未通过 bit23 保留	
0xE120	伺服内部输入信号监视	--	RO	32	
	bit0 SON bit4 ALM_RESET bit16 磁极检出 bit20 EXT1	bit1 P/PI切换 bit5 PCL bit17 Fstp bit21 EXT2	bit2 P-OT bit6 NCL bit18 Dec	bit3 N-OT bit7 SENSOR ON bit19 EXT0	
0xE130	伺服内部输出信号监视	--	RO	32	
	bit0 ALARM bit4 S-RDY bit8 WARN	bit1 COIN bit5 CLT bit9 NEAR	bit2 V-CMP bit6 VLT	bit3 TGON bit7 BK	
0xE140	直流母线电压	1V	RO	16	Un140
0xE50A	当前报警	--	RO	16	
0xE517	伺服驱动软件版本	--	RO	32	
0xE51B	伺服状态监视	--	RO	16	
	1:报警 3:POT NOT 4:POT 5:NOT 6:bb 7:run 8:run磁极检测 A:Fstp				
0xE51C	伺服控制模式监视	--	RO	16	
	0:速度 1:位置 2:扭矩				
0x2000	操作模式	--	RW	16	
	0x1002 - 速度点动模式 0x1003 - 原点搜索模式 0x1004 - 程序位置模式 0x1008 - 绝对值编码器复位 0x2001 - 复位当前报警操作				
0x2001	操作命令	--	RW	16	
	0x0000 - 停止 0x0001 - 执行 0x0002 - UP, 正转, 正方向 0x0003 - DOWN, 逆转, 逆方向 0x0004 - SVON				
0x2008	安全停止时间	秒	RW	16	
0x2030	原点搜索状态	--	RO	16	
	0: 执行中 1: 完成 2: 错误				
0x2031	PJOG完成状态	--	RO	16	
	0: 未执行 1: 执行中 2: 完成 3: 错误				

速度点动操作	1、设置操作模式0x2000 = 0x1002
	2、查询判断0x2000是否写入
	3、设置安全停止时间0x2008 = 5秒
	4、设置操作命令0x2001 = 0x0004, 打开伺服使能
	5、循环写操作命令0x2001 = 0x0002或0x0003, 实现电机正反转运转
	6、设置操作模式0x2000 = 0x0000, 退出速度点动运行。

复位当前报警	1、设置操作模式0x2000 = 0x2001
	2、查询判断0x2000是否写入
	3、循环写操作命令0x2001 = 0x0001
	4、设置操作模式0x2000 = 0x0000, 退出复位当前报警操作。