

RS485 驱动器串口指令简易指导

拨码：UM244R（SW4=ON）
UML244R/UML246R（SW10=ON）

写入案例参考：

命令码： 06H（写入）
例如：将 100（0064H）写入到站号为 01H 的驱动器的 5 号参数里面。
01 06 00 05 00 64 98 20 （数据均采用 16 进制）
驱动器地址： 01
命令码： 06
功能码： 00 05
数据位： 00 64
CRC 校验位： 98 20

读取案例参考：

命令码： 03H（读取）
例如：从站号为 01H 的驱动器的 5 号参数连续读取 2 个参数
01 03 00 05 00 02 D4 0A （数据均采用 16 进制）
驱动器地址： 01
命令码： 03
功能码： 00 05
数据位： 00 02
CRC 校验位： D4 0A

位置模式串口指令：

案例：实现内部位置模式下以 200 转/分转动 10 圈

PA28	01 06 00 1C 00 01 89 CC	模式	1	内部位置模式
PA51	01 06 00 33 00 0A F9 C2	圈数	10	10 圈
PA53	01 06 00 35 00 C8 98 52	速度	200	转/分
PA50	01 06 00 32 00 01 E9 C5	启动指令		PA50=1
PA50	01 06 00 32 00 02 A9 C4	暂停指令		PA50=2
PA50	01 06 00 32 00 04 29 C6	停止指令		PA50=4

速度模式串口指令：

案例：速度为 500 转/分旋转运动

PA61=0(485 控制速度启停)

PA28	01 06 00 1C 00 02 C9 CD	2	运动模式	速度模式
PA53	01 06 00 35 01 F4 99 D3	500	速度值来源	转/分
PA53>0 正转 PA53<0 反转 PA53=0 停止				

读取反馈数据：

PA86 01 03 00 56 00 04 A4 19 读取内部位置反馈状态字（参考说明书“UM244R 步进驱动器通讯功能的说明及使用”）

PA81 01 03 00 51 00 01 D5 DB 读取当前位置高 16 位

PA82 01 03 00 52 00 01 25 DB 读取当前位置低 16 位

案例：PA81 PA82 为当前位置高 16 位与低 16 位，如果读到 PA81=0X86A0 PA82=0X0001 则总的脉冲数=0X000186A0=100000 注意：该参数无记忆性，设备断电自动清零。

驱动器参数掉电保存

PA99 01 06 00 63 00 A1 B8 6C 设备掉电保存

参数修改完毕后，必须 PA99(0X0063) 写入 A1，否则修改的参数断电后无法保存。

数据都是左边高字节 右边低字节 0258=02 58