

目录

1、如何清零当前位置	2
2、如何清除历史报警	2
3、如何保存当前参数	2
7、报警信息在哪个参数里面查看	2
8、如何恢复为出厂参数.....	2
9、电机一圈多少脉冲	2
10、电机如何暂停并使能	2
11、电机运行到 65536 停止且无报警的原因	2
12、当前速度是哪个参数	2
13、当前位置读哪个参数	2
14、电机报警时 DO 是否可以正常控制动作	3
15、使用 NIMstudio，控制电机在单轴控制台里出现导入 PDO 配置文件提示	3
16、状态字读哪个参数	3
17、输入输出口的状态读哪个参数	3
18、电机轴地址修改需要设置哪个参数	3
19、外接限位开关停机的机制是什么样	3
20、原点回归超时原因及回归时间设置	3
21、参数设置错误报警	3

常见问题解答

1、如何清零当前位置

虚拟端子 H2017-01=33 (设置零点), H2017-02 设置高电平有效; H2031-01 先写 1 再写 0;

2、如何清除历史报警

虚拟端子 H2017-01=38 (清除故障历史), 2017-02 设置高电平有效; H2031-01 先写 1 再写 0;

3、如何保存当前参数

在 H1010-01 写 0x65766173;

7、报警信息在哪个参数里面查看

当前报警信息可查看 H603F, 当前设备报警数量可查看 H1003-00, 历史报警可查看 H1003-01—H1003-10;

8、如何恢复为出厂参数

在 H1011-01 写 0x64616F6C;

9、电机一圈多少脉冲

电机一圈脉冲为 10000;

10、电机如何暂停并使能

控制字的第 8 位置 1; 因为不同的模式控制字不同, 所以对应暂停的指令不同; 如 PV 模式下: 控制字给 10F;

11、电机运行到 65536 停止且无报警的原因

受软限位 607D-01/02 限制, 设大此参数;

12、当前速度是哪个参数

读 H6069, 用户单位/s; H603C, rpm;

13、当前位置读哪个参数

读 H6063、H6064

14、电机报警时 DO 是否可以正常控制动作

报警，分两种，一个是触发故障报警位，一种是不触发故障报警位的（不需要清除故障报警的）；上电、正常通讯情况下，两种报警状态下都能控制动作，不考虑状态机；

15、使用 NIMstudio，控制电机在单轴控制台里出现导入 PDO 配置文件提示



如图，在硬件配置中点击“从文件中恢复 PDO 参数”，选择 ConfigFile 后，对应通讯方式选择配置文件；

电机每次断电后再使用，需要重新再恢复配置，不改变 PDO 的话不恢复文件也不影响电机使用；

16、状态字读哪个参数

状态字读 H6041；

17、输入输出口的状态读哪个参数

200B-05 输入 DI 信号监视，200B-06 输出 DO 信号监视；

18、电机轴地址修改需要设置哪个参数

修改驱动器轴地址：H200C-02；

19、外接限位开关停机的机制是什么样

外接限位开关时，正限位开关、负限位开关的正负是相对于零点的，在零点的正方向接正限位开关生效，在零点的负方向接负限位开关生效；

20、原点回归超时原因及回归时间设置

原点回归时间限制：H2005-1C；

原因：原点回归过程中会启动原点回归时间计时，在时间到达而相应的回归动作未完成时，驱动器会有超时报警错误；

解决方法：①增大 H2005-1C 参数值；②在 H200E-0A 里写 0x06008610 并保存；

21、参数设置错误报警

参数设置错误一般为实体端子/虚拟端子设置重复，可以检测 H2003、H2017 功能十分重复设置；