

MCUStartAddress(Dec)	MCUStartAddress(Hex)	Length	Od_Name	Od_MotorType	Od_ValueRange		Od_ValueDefault	Od_Access	Od_Description
256	0x0100	1	电机使能	夹持轴参数	0	1	1	RW	0: 夹持电机下使能 1: 夹持电机上使能
257	0x0101	1	位置指令类型选择	夹持轴参数	0	4	0	RW	0: 绝对位置模式 以下未实现: 1: 相对位置模式 2: 速度模式 3: 力矩模式 4: 力控模式
258	0x0102	2	电机运动位置high (临时区)	夹持轴参数	-2147483647	2147483647	0	RW	设置电机位置, 配合 (0x0301、0x0302、0x0303、0x0304、0x404、0x405、0x0406、0x0407) 电机最小位置、电机最大位置, 电机轴转数, 驱动轴转
259	0x0103		电机运动位置low (临时区)	夹持轴参数					
260	0x0104	1	电机运动速度 (临时区)	夹持轴参数	0	100	100	RW	设置电机运动速度 (临时区), 配合 (0x0305) 电机最大速度使用, 对应触发时电机最大可达到的速度。
261	0x0105	1	电机运动力矩 (临时区)	夹持轴参数	0	100	100	RW	设置电机运动力矩 (临时区), 配合 (0x0306) 电机最大电流使用, 对应触发时电机最大力矩百分比。
262	0x0106	1	电机运动上斜坡 (临时区)	夹持轴参数	0	1000	100	RW	根据模式自行切换的说明 a: 绝对位置模式->到达目标速度的加减速时间 b: 相对位置模式->到达目标速度的加减速时间 c: 速度模式->到达目标速度的加减速时间 d: 力矩模式->到达目标力矩的时间 e: 力控模式->到达目标力控值的时间
263	0x0107	1	电机运动下斜坡 (临时区)						
264	0x0108	1	电机动作			6			0: 不触发运动 1: 触发夹持电机运动 3: 夹持电机立即停止 以下未实现 2: 夹持电机减速停止 4: 预留 5: Jog+ 6: Jog-
265	0x0109	1							
266	0x010A	2							
267	0x010B								
268	0x010C	1							
269	0x010D	1							
270	0x010E	1							
271	0x010F	1							
272	0x0110	1	警报复位		0	1	0	RW	
273	0x0111		预留						
274	0x0112	1	上电检查校准开关		0	1	1	RW	0: 不检查校准 1: 检查校准数据, 校验不通过则校准
275	0x0113	1	上电回零开关		0	1	0	RW	0: 上电不回零 1: 上电回零
276	0x0114	1	上电使能开关		0	1	0	RW	0: 上电不使能 1: 上电使能
277	0x0115	1	电机方向		-1	1	1	RW	-1: 逆时针为正方向 1: 顺时针为正方向
278	0x0116	1	电机运动模式		0	1	0	RW	0: 绝对式运动 1: 增量式运动
279	0x0117	1	堵转处理模式		0	2	0	RW	0: LH1, 力矩到达后继续运行 1: LH2, 力矩到达后停止(未实现) 2: LH3, 力矩到达后保持当前位置
280	0x0118		预留						
281	0x0119	1	控制单位		0	2	1	RW	0: 单位直接为脉冲 1: 用户映射的用户单位 2: 电子齿轮比 (不能使用)
282	0x011A	1	保存所有参数		0	1	0	RW	所有参数在修改后, 默认断电不会保存参数。若期望重新上电时保持当前设置的参数, 则需手动触发当前寄存器。
283	0x011B	1	预留						预留1个
284	0x011C	1	预留						
285	0x011D	1	预留						

MCUStartAddress(Dec)	MCUStartAddress(Hex)	Length	Od_Name	Od_MotorType	Od_ValueRange		Od_ValueDefault	Od_Access	Od_Description
1024	0x0400	1	参数变更标志	公共参数	0	1	0	RO	0: 无相关参数修改 1: 可掉电保存的参数变更且未保存
1025	0x0401	1	电机运行状态						bit1(0x0001): 位置到达 (特定条件下, 可作为未成功夹持物体依据) bit2(0x0002): 速度到达 (速度到达最大速度) bit3(0x0004): 零速到达 (运动开始后, 电机速度为0) bit4(0x0008): 力矩到达 (特定条件下, 可作为成功夹持物体依据) bit5(0x0010): 准备完成 (准备完成 = 力矩到达 位置到达) bit15(0x8000): 电机使能状态
1026	0x0402	1	故障信息A	公共参数	0	65535	0	RO	bit0(0x01): 位置超限位最小值报警 bit1(0x02): 位置超限位最大值报警 bit2(0x04): 曲线超调报警 bit3(0x08): 超速报警 bit4(0x10): 过流报警 bit5(0x20): 过压报警 bit6(0x40): 欠压报警 bit7(0x80): 过温报警 bit8(0x100): 欠温报警 bit9(0x200): 硬件报警 bit10(0x400): 电机未校准报警 bit11(0x800): SPI通信故障报警 报警结果 = 警报信息 & 警报类型
1027	0x0403	1	警报信息B	公共参数	0	65535	0	RO	bit12(0x1000): 掉落报警
1028	0x0404	1							
1029	0x0405	1							
1030	0x0406	1							
1031	0x0407	1							
1032	0x0408	1							
1033	0x0409	1							
1034	0x040A	1							
1035	0x040B	1							
1036	0x040C	1							
1037	0x040D	1							
1038	0x040E	1							
1039	0x040F	1							
1040	0x0410	1							
1041	0x0411	1	电机找零状态	公共参数	0	1	0	RO	0: 找零未完成 1: 找零完成
1042	0x0412	1	预留						预留1个
1043	0x0413	1	预留						预留1个
1044	0x0414	2	实时反馈位置信息high		-2147483647	2147483647	0	RO	
1045	0x0415		实时反馈位置信息low						
1046	0x0416	1	实时反馈转速信息		0	65535	0	RO	
1047	0x0417	1	实时反馈电流信息		0	65535	0	RO	
1048	0x0418	2	实时反馈电机用户位置high		-2147483647	2147483647	0	RO	
1049	0x0419		实时反馈电机用户位置low						
1050	0x041A	1	实时反馈电机用户转速		0	65535	0	RO	
1051	0x041B	1	实时反馈电机用户电流		0	65535	0	RO	
1052	0x041C	2	目标位置信息high		-2147483647	2147483647	0	RO	
1053	0x041D		目标位置信息low						

[illegible]