ModBus протокол:

InputRegisters (Read Only):

0 - *MB\_IDX\_FW\_MAIN\_VER*, (Версия прошивки сервопривода)

1 - *MB\_IDX\_FW\_SUB\_VER*, (Версия прошивки сервопривода)

2 — *MB\_IDX\_SERVO\_MAIN\_VER*,

3 - *MB\_IDX\_SERVO\_SUB\_VER*,

4 — *MB\_IDX\_ACTUAL\_POS*, (Текущая позиция)

5 — *MB\_IDX\_ACTUAL\_SPEED*, (Текущая скорость)

6 — *MB\_IDX\_ACTUAL\_LOAD*, (Текущая нагрузка)

7 — *MB\_IDX\_ACTUAL\_VOLTAGE*, (Текущее напряжение)

8 - *MB\_IDX\_ACTUAL\_TEMPERATURE*,(Температура)

9 — *MB\_IDX\_ACTUAL\_SERVO\_STATUS*,(Статус привода)

10 — *MB\_IDX\_ACTUAL\_CURRENT*, (Текущий ток потребления)

Hold Registers (ReadWrite):

1. *MB\_IDX\_RW\_SERVO\_ID*, (ID привода)
2. *MB\_IDX\_RW\_BAUDRATE*, (скорость обмена данными по Serial)
3. *MB\_IDX\_RW\_RET\_DELAY*,
4. *MB\_IDX\_RW\_RESP\_STATUS*,
5. *MB\_IDX\_RW\_MIN\_ANGLE\_LIM*, (минимальный угол)
6. *MB\_IDX\_RW\_MAX\_ANGLE\_LIM*, (максимальный угол)
7. *MB\_IDX\_RW\_MAX\_TEMP\_LIM*, (лимит по температуре)
8. *MB\_IDX\_RW\_MAX\_IN\_VOLTAGE*, (лимит по минимальному напряжению)
9. *MB\_IDX\_RW\_MIN\_IN\_VOLTAGE*, (лимит по максимальному напряжению)
10. *MB\_IDX\_RW\_MAX\_TORQUE*, (макс момент)
11. *MB\_IDX\_RW\_PHASE*,
12. *MB\_IDX\_RW\_UNLOAD\_CONDTITION*,
13. *MB\_IDX\_RW\_LED\_ALARM\_CONDITION*,
14. *MB\_IDX\_RW\_P\_COEF*,
15. *MB\_IDX\_RW\_D\_COEF*,
16. *MB\_IDX\_RW\_I\_COEF*,
17. *MB\_IDX\_RW\_MIN\_START\_FORCE*, (мин усилие на старте)
18. *MB\_IDX\_RW\_CW\_INSENS\_AREA*, (ограничение по углу по часовой)
19. *MB\_IDX\_RW\_CCW\_INSENS\_AREA*, (ограничение по углу против часовой)
20. *MB\_IDX\_RW\_PROT\_CURRENT*, (защита по току)
21. *MB\_IDX\_RW\_ANGULAR\_RESOLUTION*,
22. *MB\_IDX\_RW\_POS\_CORRECTION*, (смещение положения/корректировка)
23. *MB\_IDX\_RW\_OPERATE\_MODE*, (режим управления)
24. *MB\_IDX\_RW\_PROT\_TORQUE*, (защита по моменту)
25. *MB\_IDX\_RW\_PROT\_TIME*,
26. *MB\_IDX\_RW\_OVERLOAD\_TORQUE*,
27. *MB\_IDX\_RW\_SPEED\_P\_COEF*,
28. *MB\_IDX\_RW\_OVERCURR\_PROT\_TIME*,
29. *MB\_IDX\_RW\_SPEED\_I\_COEF*,
30. *MB\_IDX\_RW\_TORQUE\_SW*, (Включение момента удержания)
31. *MB\_IDX\_RW\_ACC*, (команда по ускорению)
32. *MB\_IDX\_RW\_TARGET\_POS*, (команда по положению)
33. *MB\_IDX\_RW\_RUNNING\_TIME*,
34. *MB\_IDX\_RW\_RUNNING\_SPEED*, (команда по скорости)
35. *MB\_IDX\_RW\_TORQUE\_LIM*, (команда по ограничению момента)
36. *MB\_IDX\_RW\_LOCK\_MARK*, (установка/снятие блокировки EEPROM)