

## 485 通讯控制内部位置模式

### 485 communication control internal position mode

#### 1. 参数设定:

##### Parameter settings:

PA-4=0: 控制方式选择: 位置控制;

Control mode selection: Position control;

PA-14=3: 位置指令输入方式: 内部位置控制;

Position command input method: internal position control;

PA-11=10000: 电机每旋转 1 圈的指令脉冲数;

The number of command pulses per 1 revolution of the motor;

PA-53=1: 使能方式: 伺服内部使能;

Enabling method: Servo internal enabling;

P4-0=1: 内部位置指令控制模式: 0 (默认): 绝对位置,

1: 相对位置;

Internal position command control mode: 0 (default): absolute position,

1: relative position;

P4-2=10: 内部位置圈数: 整数, 大于 0 正转, 小于 0 反转;

Internal position number of turns: integer, when the parameter value is greater than 0, it rotates forward, and when it is less than 0, it reverses;

P4-3=5000: 内部位置圈内脉冲数: 整数;

Internal position circle pulse count: integer;

位置值 positional value = (P4-2) + [(P4-3) ÷ (PA-11)] = 10 + 5000 ÷ 10000 = 10.5 圈  
circle

P4-4=1000: 内部位置速度: 正整数;

Internal position velocity: positive integer;

P3-0=43: DI1 定义为 stop 指令

DI1 is defined as the stop instruction;

#### 2. 485 控制参数:

##### 485 Control parameters:

P3-18: 默认 0;

Default 0;

Bit	Bit3	bit2
功能 function	CTRG	HOLD
默认值 Default value	0	0

CTRG: 内部位置触发指令: (0 → 1) 上升沿有效;

Internal position trigger command, (0 → 1) rising edge effective;

注: CTRG 指令只有上升沿才有效, 所以该参数每次使用前都要进行复位, 即要将 P3-18 的 bit3 改为 0 进行复位;

**Note: The CTRG command is only effective on the rising edge, so this parameter needs to be reset before each use, that is, the bit3 of P3-18 needs to be changed from 0 to reset;**

HOLD:内部位置暂停指令：1 有效；  
Internal position pause command: 1 valid;  
Bit3= 1： P3-18=8;  
Bit2= 1： P3-18=4;

P3-17：默认 0；  
Default 0;

Bit	Bit0
功能 function	CINV
默认值 Default value	0

CINV:指令取反：1 换向  
Instruction reversal: 1 direction change;  
Bit0= 1： P3-17= 1

PA-55：默认 0；  
Default 0;

Bit	Bit0
功能 function	DI1 (stop)
默认值 Default value	0

STOP:内部位置终止指令：1 有效  
Internal position termination instruction: 1 valid  
Bit0= 1： PA-55= 1

3. 485 参数地址：  
485 parameter address:

参数 parameter	485 地址 485address
PA-4	0X0004
PA-11	0X000B
PA-14	0X000E
PA-53	0X0035
P3-0	0X0100
P4-0	0X0200
P4-2	0X0202
P4-3	0X0203
P4-4	0X0204