

1、以管理员身份运行 Motion Assistant 软件。



图 1

2、点击确认。



图 2

3、点击“连接总线”。



图 3

4、点击“确定”。



图 4

5、点击菜单栏里的“总线操作”选项，然后找到“SDO 操作”并点击打开。



图 5

6、根据图 6 提示，按步骤执行操作。



图 6

7、根据图 7.1 和图 7.2 的提示，按步骤执行操作。想了解更多关于对象索引 0x2000 的相关信息见图 7.3。

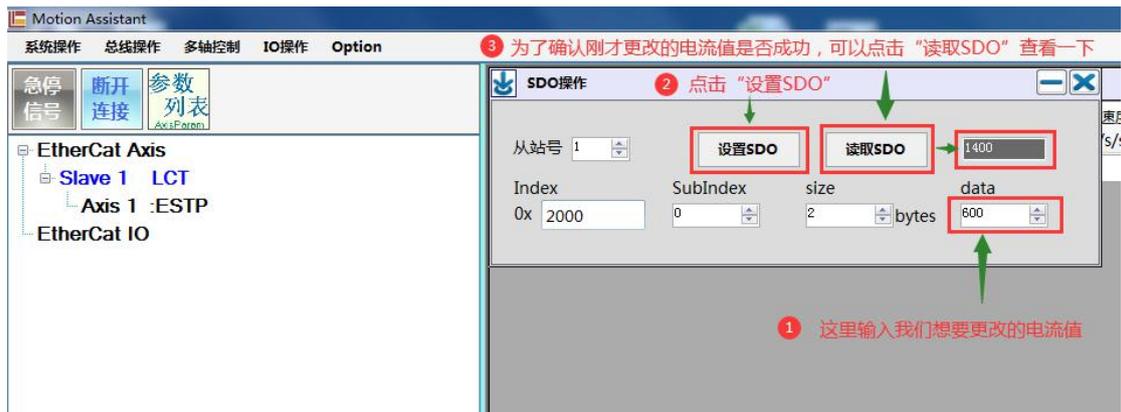


图 7.1

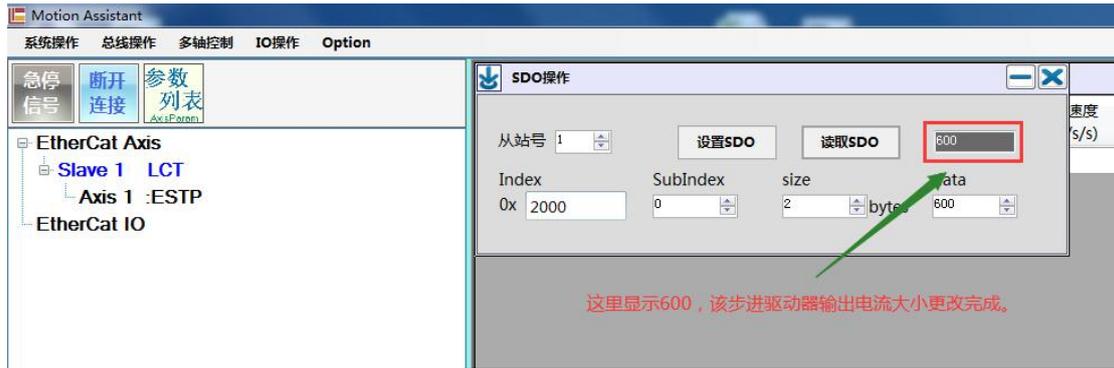


图 7.2

对象字典	子索引	名称	属性	类型	范围	默认值	单位	备注
0x2000	00	峰值电流	R/W	DINT	0~80	60	0.1A	具体峰值与型号有关： CL3-EC503：2.5A； CL3-EC507：6A； CL3-EC808AC：8A；

图 7.3

8、修改完（所有）数据之后，需要把数据存储到驱动器，为了保持步进驱动器断电不丢失，需要再设置一个参数，0x1010，bit 4 需要设置为 65766173（16 进制）= 1702257011（十进制），具体步骤见图 8.1 和图 8.2。想了解更多关于对象索引 0x1010 的相关信息，见图 8.3。

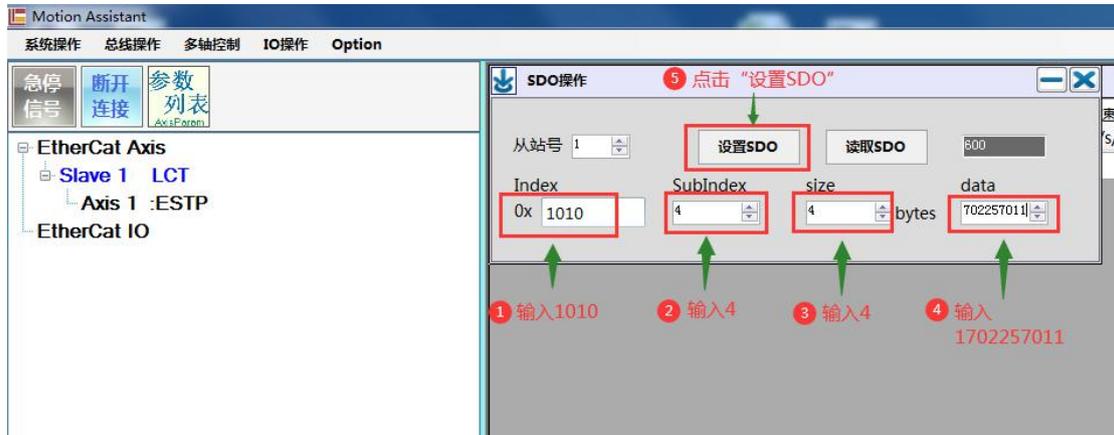


图 8.1

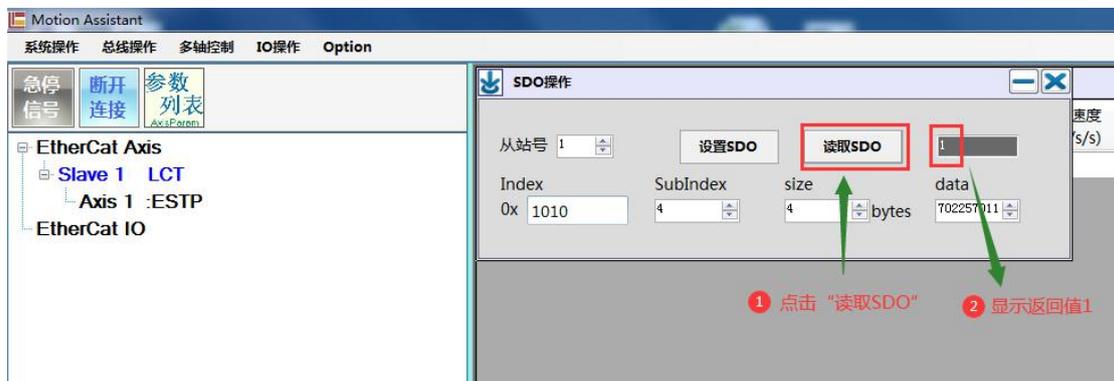


图 8.2

注意：执行完图 8.1 里的操作步骤后，点击图 8.2 里的“读取 SDO”，显示的返回值不会马上变为 1，而是先返回 0，多点击几次“读取 SDO”才会显示返回值 1，这是因为保存参数需要一定的时间，等步进驱动器将参数保存成功后才会返回 1。

对象字典	子索引	名称	属性	类型	范围	默认值	单位	备注
0x1010	00	子索引个数	R	USINT	0~32767	4	-	无
	01	保存全部参数	R/W	UDINT	0~0xFFFFFFFF	0	-	命令同 1010:04
	02	保存通信参数	R/W	UDINT	0~0xFFFFFFFF	0	-	命令同 1010:04
	03	保存运动参数	R/W	UDINT	0~0xFFFFFFFF	0	-	命令同 1010:04
	04	保存厂商参数	R/W	UDINT	0~0xFFFFFFFF	0	-	保存命令：0x65766173 10 进制：1702257011 保存成功后返回 1

图 8.3