1、以管理员身份运行 Motion Assistant 软件。



图 1

2、点击确认。

请选择需要开启的M60的卡号,卡号默认从0开始	8
卡号 0 🔶 确认	

图 2

3、点击"连接总线"。

統操作	总线	操作 多轴控制	IO操作	Option	
沪 詩	连接 总线	参数 列表 AxisParem			



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。

系统操作	总线操作	多轴控制	IO操作	Option		
急停	Q 扫描線	线	1		参数	列表
信号		sParam	10			到位信 (pulse
- Slav	e 1 L	т			轴1	0
A	xis 1 :E	STP				
EtherC	at IO					

图 5

6、根据图6提示,按步骤执行操作。

系统操作 总线操作 多轴控制 IO操作 Option	这里显示的1400(单位:mA)就是该步进驱动器现在的输出电流	的大小
 ● EtherCat Axis ● EtherCat Axis ● Slave 1 LCT ■ Axis 1 :ESTP ■ EtherCat IO 	SDO操作 SDO操 SDO S	東度 (s/s

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。

Wiotion Assistant	
系统操作 总线操作 多轴控制 IO操作 Option	3 为了确认刚才更改的电流值是否成功,可以点击"读取SDO"查看一下
 ○ EtherCat Axis ○ Slave 1 LCT ○ Axis 1 :ESTP ○ EtherCat IO 	SDO操作 ② 点击 "设置SDO" → → → → → → → → → → → → → → → → → → →

图 7.1



冬	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,bit4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 8.2

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
	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
0x1010	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