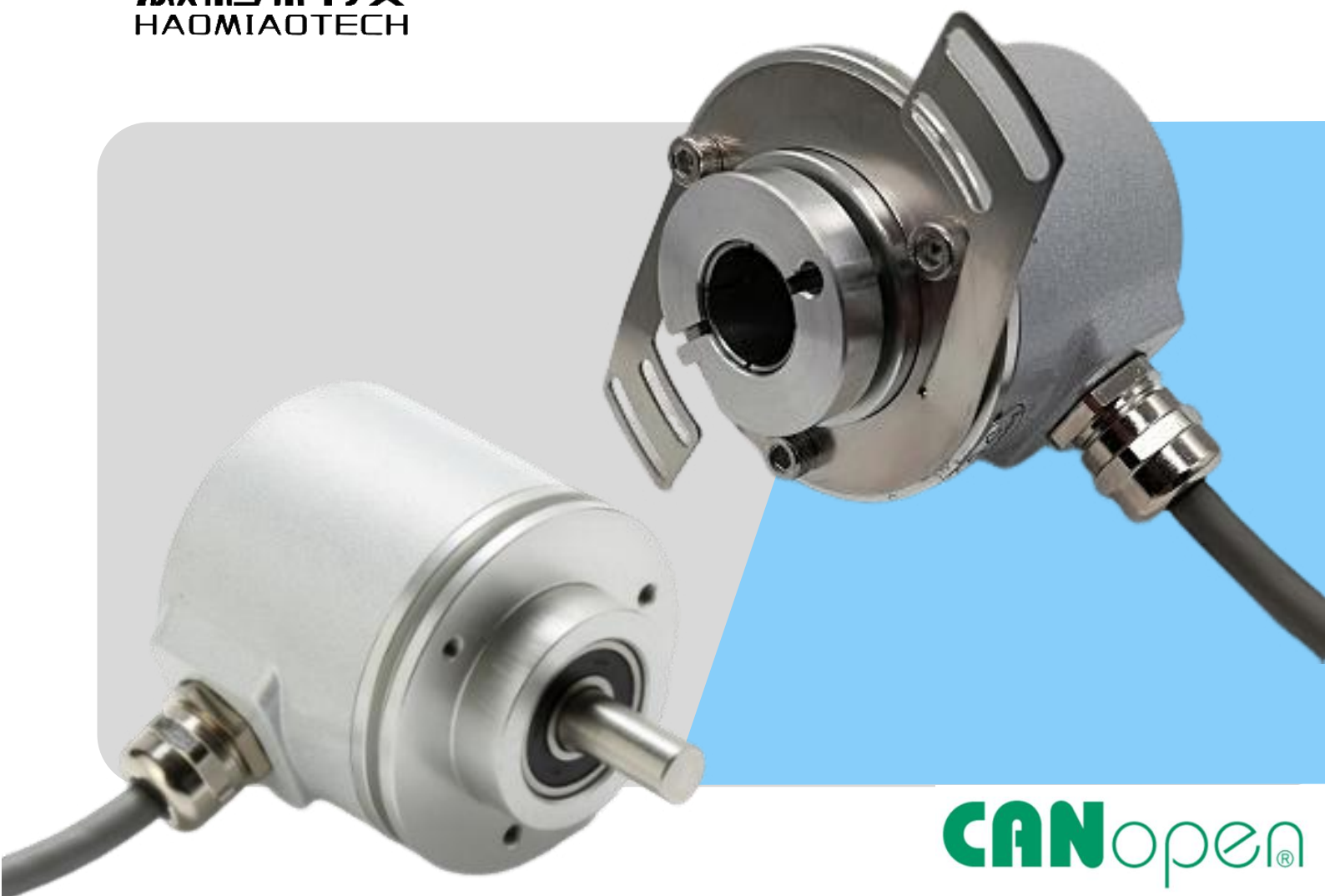




CANopen®

绝对值编码器

CANOPEN 协议说明书

(4.0 版)

★在使用编码器前，请完整阅读下面的说明，正确使用！

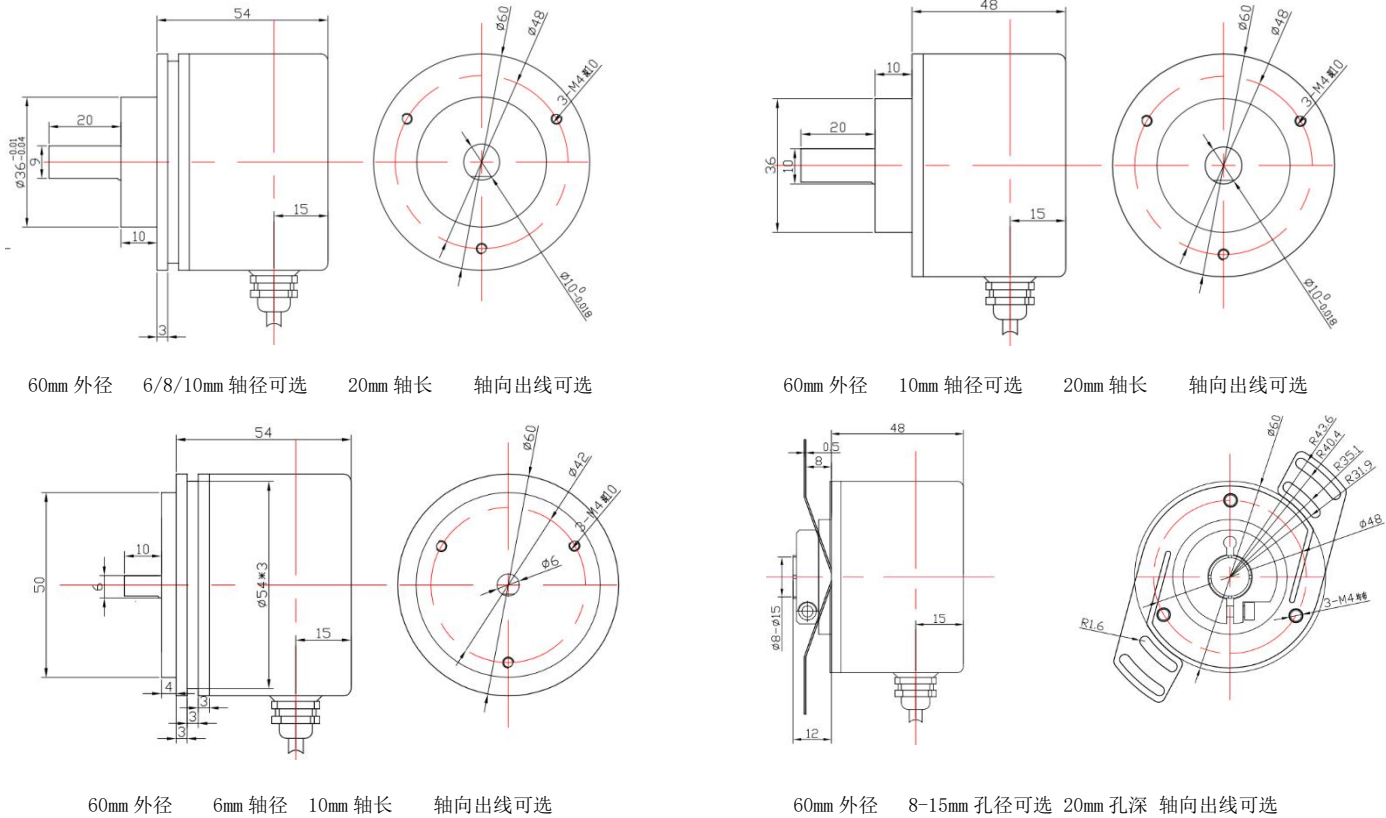
机械参数		电气参数	
最大转速	6000 转/分	工作电压	10-30Vdc (5Vdc 可定制)
主轴负载	轴向 40N, 径向 100N	消耗电流	< 50mA (24Vdc)空载
抗冲击	1000m/s ² (6ms), 等于 100g	输出信号	CANopen
抗振动	200m/s ² (10-2000Hz), 等于 20g	线性分辨率	1/8192FS
允许轴向窜动	±1.5mm	最大工作圈数	4096 圈
允许径向跳动	±0.2mm	数据刷新时间	小于 1ms
外形结构	60mm 外径, 实心轴/盲孔型	工作温度	-40℃~85℃
连接形式	双绞屏蔽电缆或航空插头	储存温度	-40℃~85℃

接线图：

功能	Vcc	GND	CAN H	CAN L	CAN GND	置位
颜色	棕色	白色	绿色	黄色	蓝色	灰色

机械尺寸图：

电缆输出或插头输出可选



1: CANopen 使用说明

本类编码器遵循“编码器设备行规Class2”，一般都用作从设备。对于本手册未涉及的内容，请参考

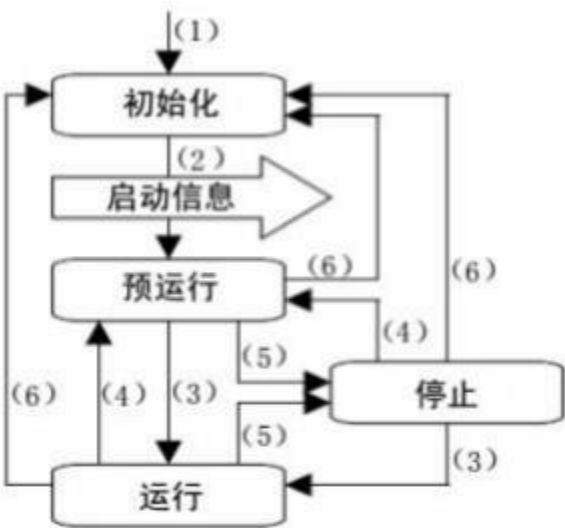
档“CiA标准规范 301”和“CiA 标准规范 406”的相关部分。

2: EDS 文件

EDS 文件与 CANopen 编码器一起提供给客户，在试用 CANopen 编码器前请在 CANopen 主控制器上安装 EDS 文件。

3: 状态机

该 CANopen 设备可以处于不同的工作状态，通过向它发送特定的 NMT 报文，可以在不同的工作状态之 间切换。状态图如下所示：



序号	描述
(1)	上电
(2)	初始化完成，自动发送启动信息
(3)	N MT报文“启动远程节点”
(4)	N MT报文“进行预运行”
(5)	N MT报文“关闭远程节点”
(6)	N MT报文“复位节点”或“复位通讯”

3.1 初始化

这是上电或硬件复位后，CANopen 设备首次进入的状态。在读取完存储在EPROM里的参数信息完成基本

的设备初始化后，CANopen 设备（编码器）自动发送启动信息给主控制器进入“预运行”状态。

3.2 预运行

在这种状态下可以通过 SDO 进行通讯。因为 PDO 还不存在，所以不能通过 PDO 进行通讯。通过组态程序可以完成对 PDO 的组态和参数配置。通过发送“启动远程节点”可以直接使编码器进入运行状态。

3.3 运行

在这种状态下，所有的通讯对象都是可用的。从设备根据对象字典中的参数设置可以通过 PDO 发送过程数据。主控制器可以通过 PDO 访问对象字典。

主控制器通过发送“预运行”报文使其进入“预运行”状态。

3.4 停止

这种状态下从设备被强制停止所有通信（除了监控节点）。也不能通过 PDO 和 SDO 进行通信。主控制器通过发送特定的 NMT 报文可以使从编码器直接进入预运行或运行状态。

4：对象字典

每一个对象以如下形式表示：

索引-子索引 对象名称[数据类型，属性]

-索引和子索引使用十六进制标识。

-属性：ro=只读，

rw= 可读写。

-Unsigned16

数据类型：

过程数据字节	
字节4	字节5
低字节	高字节

-Unsigned32 数据类型：

过程数据字节			
字节4	字节5	字节6	字节7
低字节	...	...	高字节

4.1 标准对象（DS 301）

索引-子索引	对象名称	[数据类型, 属性]
1000-00	设备类型 默认值: 0001 0196h=单圈编码器, DS 406 0002 0196h=多圈编码器, DS 406	[Unsigned32, ro]
1001-00	错误寄存器 如果该寄存器的某一位设置为“1”, 则其对应的错误已经发生。 默认值: 00h	[Unsigned8, ro]
1003	预定义的错误域 该对象保存设备已产生过的错误。 发生错误的次数 写入 00H则清除错误历史记录。 最近一次发生的错误 更早一些时间发生的错误	[Unsigned8, rw] [Unsigned32, ro] [Unsigned32, ro]
1004	Numbe of PDOs Supported （支持的 PDO 数量） Number of Entries（入口数量） Number of SyncPDOs（同步 PDO 数量） Number of AsyncPDOs（异步 PDO 数量）	[Unsigned32, ro] [Unsigned32, ro] [Unsigned32, ro]
1005-00	COB-ID 同步报文 默认值: 0000 0080h	[Unsigned32, rw]

1008-00	设备生厂商名 默认值: “MAGA”	[String, ro]
---------	-----------------------	--------------

1009-00	硬件版本 [String, ro]							
100A-00	软件版本 [String, ro]							
1010-01	存储参数 [Unsigned32, rw] 这一对象保存所有参数到非易失性存储器。写入的信号为“save”。 控制器→编码器(写入)							
	COB-ID	命令	索引		子索引	数据字节		
	600+ID	22	10	10	01	73	61	76 65
	编码器→控制器(确认)							
	COB-ID	命令	索引		子索引	数据字节		
	580+ID	60	10	10	01	00	00	00 00
1011-01	恢复默认参数 [Unsigned32, rw] 此对象用来恢复所有参数的缺省值。写入的信号为“load”时，设置复位后，恢复 的默认值生效。 控制器→编码器(写入)							
	COB-ID	命令	索引		子索引	数据字节		
	600+ID	22	11	10	01	6C	6F	61 64
	编码器→控制器(确认)							
	COB-ID	命令	索引		子索引	数据字节		
	580+ID	60	11	10	01	00	00	00 00
为了保存默认值， 需执行“存储参数”的功能（见对象 1010h）。 默认参数表：								
波特率		分辨率		方向		节点 ID		置位值
125K		4096		顺时针		1		0
1014-00	EMCY COB-ID [Unsigned32, rw] 默认值 80h+节点 ID 这一对象定义了 EMCY 写服务的 COB-ID.							
1017-00	Producer Heartbeat Time（心跳时间） [Unsigned16, rw]							

1018	标识对象	
-01	制造商代码	[Unsigned32, ro]
-02	产品代码	[Unsigned32, ro]
-03	修订号	[Unsigned32, ro]
-04	序列号	[Unsigned32, ro]
1800	PD01 通讯参数	
-00	入口数量	[Unsigned8, ro]
	默认值: 5H	
-01	PD01 的COB-ID	[Unsigned32, rw]
	0180h+节点 ID	
-02	传输类型	[Unsigned8, rw]
	默认值: FEH（异步传输）	
-03	InhibitTime（禁止时间）	[Unsigned16, rw]
	单位: 0.1ms	
-05	Event Time（发送间隔时间）	[Unsigned16, rw]
	单位: ms	
1801	PD02 通讯参数	
-00	入口数量	[Unsigned8, ro]
	默认值: 5H	
-01	PD02 的COB-ID	[Unsigned32, rw]
	0280h+节点 ID	
-02	传输类型	[Unsigned8, rw]
	默认值: 01H（同步传输）	
	对于需要n个同步信号的n值，可以在对象 1801h 的子索引2 中设定。	
-03	InhibitTime（禁止时间）	[Unsigned16, rw]
	单位: 0.1ms	
-05	Event Time（发送间隔时间）	[Unsigned16, rw]
	单位: ms	
1A00		
-00	入口数量	[Unsigned8, rw]
	默认值: 1	
-01	PD01 映射参量	[Unsigned32, rw]
	默认值: 6004h	
	该对象遵循设备行规DS406 的规定，包含编码器的位置值。	

1A01			
-00	入口数量	[Unsigned8, rw]	
	默认值：1		
-01	PD02 映射参量	[Unsigned32, rw]	
	默认值：6004h		

4.2 与制造商相关的对象

索引-子索引	对象名称	[数据类型, 属性]																						
3001-00	波特率		[Unsigned8, rw]																					
	这一对象定义了设备的比特率， 如下表所列																							
	<table><tr><th>数据</th><th>代表的波特率</th></tr><tr><td>00h</td><td>20Kbit/s</td></tr><tr><td>01h</td><td>50Kbit/s</td></tr><tr><td>02h</td><td>100Kbit/s</td></tr><tr><td>03h</td><td>125Kbit/s(默认)</td></tr><tr><td>04h</td><td>250Kbit/s</td></tr><tr><td>05h</td><td>500Kbit/s</td></tr><tr><td>06h</td><td>800Kbit/s</td></tr><tr><td>07h</td><td>1000Kbit/s</td></tr></table>						数据	代表的波特率	00h	20Kbit/s	01h	50Kbit/s	02h	100Kbit/s	03h	125Kbit/s(默认)	04h	250Kbit/s	05h	500Kbit/s	06h	800Kbit/s	07h	1000Kbit/s
	数据	代表的波特率																						
	00h	20Kbit/s																						
	01h	50Kbit/s																						
	02h	100Kbit/s																						
	03h	125Kbit/s(默认)																						
	04h	250Kbit/s																						
	05h	500Kbit/s																						
06h	800Kbit/s																							
07h	1000Kbit/s																							
改变波特率的步骤： 设置对象3001h，然后发送命令“复位节点”（或“复位通信”），最后存储参数。																								
控制器→编码器																								
<table><tr><th>COB-ID</th><th>命令</th><th colspan="2">索引</th><th>子索引</th><th>数据</th></tr><tr><td>600+ID</td><td>22</td><td>01</td><td>30</td><td>00</td><td>03 00 00 00</td></tr></table>						COB-ID	命令	索引		子索引	数据	600+ID	22	01	30	00	03 00 00 00							
COB-ID	命令	索引		子索引	数据																			
600+ID	22	01	30	00	03 00 00 00																			
编码器→控制器（确认）																								
<table><tr><th>COB-ID</th><th>命令</th><th colspan="2">索引</th><th>子索引</th><th>数据</th></tr><tr><td>580+ID</td><td>60</td><td>01</td><td>30</td><td>00</td><td>00 00 00 00</td></tr></table>						COB-ID	命令	索引		子索引	数据	580+ID	60	01	30	00	00 00 00 00							
COB-ID	命令	索引		子索引	数据																			
580+ID	60	01	30	00	00 00 00 00																			
存储参数（参见对象 1010h），若不存储则重新上电后使用原来的波特率。																								

3000-00

节点 ID

[Unsigned8, rw]

这一对象定义了设备的节点标识符。

默认值：01h

改变节点地址的步骤为： 设置对象3000h，发送命令“复位节点”， 存储参数。

控制器→编码器（写入）

COB-ID	命令	索引		子索引	数据
600+ID	22	00	30	00	01 00 00 00

编码器→控制器（确认）

COB-ID	命令	索引		子索引	数据
580+ID	60	00	30	00	00 00 00 00

存储参数（参见对象 1010h），若不存储则重新上电后将使用原来的节点 ID.

4.3 设备行规规定的对象（DS 406）

索引-子索引	对象名称	[数据类型，属性]			
6000-00	运行参数				
	Bit	功能	Bit=0	Bit=1	
	0	编码器计数方向	顺时针	逆时针	
	1	硬件自检	关闭	使能	
	2	缩放	关闭	使能	
默认值：0000h					
—编码器计数方向定义了从编码器轴上看去， 旋转轴顺时针或逆时针旋转时，计数值是增加还是减小。					
—缩放功能：如果禁用该功能， 则使用物理分辨率（参见对象 6501h和6502h）。					
6001-00	每转分辨率	[Unsigned32, rw]			
默认值：2000H。					
如果 6000 参数 bit2=1，可用于改变单圈分辨率， 但应不大于 6501 参数。					
6003-00	预设值				
预设值是设定的位置值, 为防止运行出错， 预设值不得超过 “总的硬件分辨率”。					

6004-00	当前位置值	[Unsigned32, ro]
6500-00	操作状态	[Unsigned16, ro]
6503-00	报警值	[Unsigned16, ro]
6504-00	报警支持 默认值：1H	[Unsigned16, ro]
6505-00	警告值	[Unsigned16, ro]
6506-00	警告支持 默认值：4H	[Unsigned16, ro]
650B-00	序列号 默认=FFFF FFFFh（不使用）	[Unsigned32, ro]

注:

为了使改动的参数生效，需执行“保存参数”的操作（参见对象 1010h）。“复位通讯”命令或关闭电源时，参数就会丢失。

5：设置参数

下面是一些参数设置时，主控制器和编码器之间数据交换的例子。“ID”用来表示编码器的地址。数值采用十六进制的记法。

• 设置运行、预运行状态

控制器→编码器

	COB-ID	命令	节点
设置运行	000	01	ID
设置预运行	000	80	ID

• 设置单圈分辨率 (2^{12} =0000 1000h)

控制器→编码器（设置请求）

COB-ID	命令	索引		子索引	过程数据			
600+ID	22	01	60	00	00	10	00	00

编码器→控制器（设置确认）

COB-ID	命令	索引		子索引	过程数据			
580+ID	60	01	60	00	00	00	00	00

• 设置运行参数（计数方向：顺时针-00： 逆时针-01）

控制器→编码器（设置请求）

COB-ID	命令	索引		子索引	过程数据			
600+ID	22	00	21	00	01	00	00	00

编码器→控制器（设置确认）

COB-ID	命令	索引		子索引	过程数据			
580+ID	60	00	21	00	00	00	00	00

• 设置预置值（预置值为 1000=03E8h）

控制器→编码器（设置请求）

COB-ID	命令	索引		子索引	过程数据			
600+ID	22	03	60	00	E8	03	00	00

编码器→控制器（设置确认）

COB-ID	命令	索引		子索引	过程数据			
580+ID	60	03	60	00	00	00	00	00

设置心跳时间（500ms=01F4h）

控制器→编码器（设置请求）

COB-ID	命令	索引		子索引	过程数据			
600+ID	2B	17	10	00	F4	01	00	00

编码器→控制器（设置确认）

COB-ID	命令	索引		子索引	过程数据			
580+ID	60	17	10	00	00	00	00	00

设置循环时间（100ms=64h）

控制器→编码器（设置请求）

COB-ID	命令	索引		子索引	过程数据			
600+ID	2B	00	18	05	64	00	00	00

编码器→控制器（设置确认）

COB-ID	命令	索引		子索引	过程数据			
580+ID	60	00	18	05	00	00	00	00

为了使改动的参数生效，需执行“保存参数”的操作（参见对象 1010h）。“复位通讯”命令或关闭电源时，参数就会丢失。

6: 警告对象

欲了解警告信息的含义请参考我 www.can-cia.org 上“CIA标准草案301”中的“SD0异常中断代码”部分。

7: 紧急对象

当设备内部出现错误时会触发紧急对象。

紧急对象结构:

标识	CAN数据			
COB-ID(hex)	0	1	2	3...7
见对象 1014h	错误代码		错误寄存器	特定代码
	最低位	最高位	1001	00...00