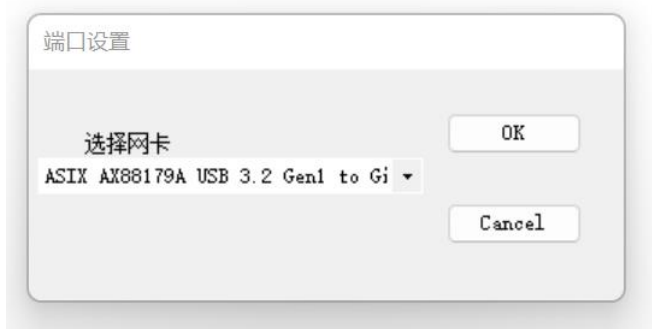# 一、安装 Ether cat 运行环境

二、打开软件连接驱动器
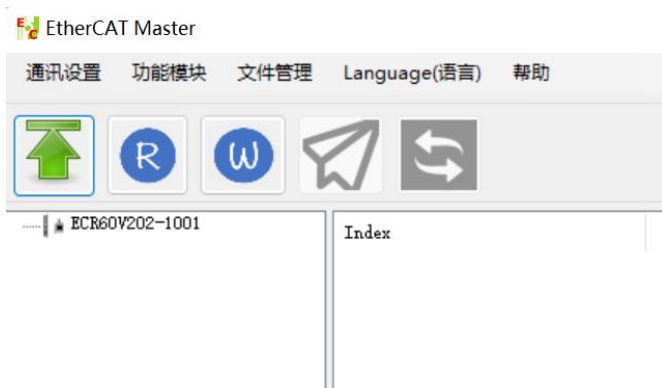
1、双击图标打开软件

2、选择网卡

3、连接成功后左边选型号，双击打开参数

三、修改参数

1、修改正负限位的常闭

在对象字典 0x 2008 写入十进制 51

对象字典 0x 2008 的 BIT0~BIT5 对应驱动器的 IN1~IN6，把对应的 BIT 位改成 0。

2、修改电流

在对象字典 0x 2000 写入电流值，电流值可参考电机的额定电流，单位 ma。

3、修改细分

　　5ECR 系列开环驱动器细分默认是对象字典 0x 2001 的值，直接修改保存生效。

开环细分：

1C33	SM input parameter	RO	0x20(32)
2000	Peak Current	RW P	0x0bb8(3000)
2001	Motor Resolution	RW P	0x2710(10000)
2002	Idle Time	RW P	0x03e8(1000)
2003	Idle Current Percentage	RW P	
2005	Outputs function	RO	
2006	Output Polarity	RW P	
2007	Inputs function	RO	
2008	Inputs Polarity	RW P	
2009	Filter Time	RW P	
200A	Soft lock Time	RW P	
200B	Current loop parameters	RO	
200C	Motor parameters	RO	
200D	Invert motor direction	RW P	
200E	Alarm Code	RO P	
200F	Status Code	RO P	
2010	Zero Position	RW P	
2011	Control mode	RW P	
2020	Encoder Resolution	RW	
2021	Encoder Counter in one rev	RO P	
2022	Position trace error Limit	RW P	
2023	Position loop parameters	RO	
2024	InPosition parameters	RO	
2025	Servo filters	RO	
2026	Servo mode2 parameters	RO	
2043	Speed Reference	RO P	0x0000(0)

Set Value Dialog
Slave: 1　　Quantity: 1
Index: 2001　　SubIndex: 0
Dec: 5000　　　OK
Hex: 1388
Binary: 1001110001000　　Cancel
Bit Size: ○1 ○8 ●16 ○32
16(H): 0000　0000　0000　0000
16(L): 0001　0011　1000　1000

4、IO 输入端口功能设置

　　驱动器出厂默认 IN3 正限位、IN4 负限位、IN5 原点，也可以根据实际情况修改，在对象字典 0x2007 子索引写值。

2007	Inputs function	RO	0x06(6)
2007:1	IN1 function	RW P	0x0000(0)
2007:2	IN2 function	RW P	0x0000(0)
2007:3	IN3 function	RW P	0x0001(1)
2007:4	IN4 function	RW P	0x0002(2)
2007:5	IN5 function	RW P	0x0003(3)
2007:6	IN6 function	RW P	0x0006(6)
2008	Inputs Polarity	RW P	
2009	Filter Time	RW P	
200A	Soft lock Time	RW P	
200B	Current loop parameters	RO	
200C	Motor parameters	RO	
200D	Invert motor direction	RW P	
200E	Alarm Code	RO P	
200F	Status Code	RO P	
2010	Zero Position	RW P	
2011	Control mode	RW P	
2020	Encoder Resolution	RW	
2021	Encoder Counter in one rev	RO P	
2022	Position trace error Limit	RW P	
2023	Position loop parameters	RO	
2024	InPosition parameters	RO	
2025	Servo filters	RO	
2026	Servo mode2 parameters	RO	
2043	Speed Reference	RO P	

Set Value Dialog
Slave: 1　　Quantity: 1
Index: 2007　　SubIndex: 3
Dec: 2　　　　OK
Hex: 2
Binary: 10　　　Cancel
Bit Size: ○1 ○8 ●16 ○32
16(H): 0000　0000　0000　0000
16(L): 0000　0000　0000　0010

值对应的功能：

值	功能
0	通用输入口
1	CW 限位输入
2	CCW 限位输入
3	HOME 输入
4	清除故障
5	急停信号

6	电机脱机
7	探针 1
8	探针 2

5、修改运行方向

开环驱动器可以直接通过调换电机线 A+A-来改变运行方向，闭环驱动器不可以调线，需要在对象字典 0x200D 写入 1。

四、保存参数

请注意所有修改的参数都需要保存至驱动器，否则断电重启就恢复出厂设置的参数。

保存参数在对象字典 0x1010.1 写入 1。