

伺服电动夹爪

(Modbus 增补协议)



伺服电动夹爪 4B4C 系列 RS485 接口

Modbus 增补协议

CRC 反向校验即：CRC16-REV = 0xA001

寄存器详细参数如下：

地址	名称	范围	说明		
1	CMD_SAVE	0/1	1: 保存参数 0: 无	读写	立即生效
2	CMD_SETDEFAULT	0/1	1: 将参数还原为默认参数 0:	读写	立即生效
3	CMD_ID	0-254	夹爪的设备地址 (ID 号)	读写	立即生效
4	CMD_BAUD	0,1,2	波特率设置 0:115200 1:57600 2:19200	读写	保存后, 重新上电生效
5	CMD_CATCH_MOD	0/1	0: 一次夹取 (开口度到位或者夹到物体停止运动) 1: 持续夹取 (夹到物体停止运动后, 如果夹爪受力下降, 夹住会继续加持, 保持加持力)	读写	立即生效
6	CMD_STOP	0/1	1: 急停 0:	读写	立即生效
7	CMD_FAULTACK	0/1	1: 清除故障 0:	读写	立即生效
10	CMD_OPENLEN_SET	0-1000	夹爪开口度设置, 1000 对应最大开口度, 0 对应最小开口度, 设置此寄存器后夹爪立即动作	读写	立即生效
11	CMD_SPEED_SET	10-1000	夹爪速度设置, 1000 对应打运行速度, 设置此寄存器后夹爪不会动作	读写	立即生效
12	CMD_FORCE_SET	100-1000	夹爪加持力设置, 1000 对应最大加持力, 设置此寄存器后夹爪不会动作	读写	立即生效

16	CMD_MAX_OPENLEN	0-1000	最大开口度	读写	立即生效
17	CMD_MIN_OPENLEN	0-1000	最小开口度	读写	立即生效
61	CMD_OPENLEN_ACT	0-1000	夹爪实际开口度	只读	
62	CMD_CURRENT	0-2000	夹爪实际电流	只读	
63	CMD_TEMP	0-100	夹爪驱动器温度	只读	
64	CMD_ERRORCODE		夹爪故障码 bit0: 堵转故障 bit1: 过温故障 bit2: 过流故障 bit3: 运行故障 bit4: 内部通讯故障	只读	
65	CMD_STATUS		夹爪状态码 1: 夹爪张开到最大且停止 2: 夹爪闭合到最下且停止 3: 夹爪停止 4: 夹爪正在夹取; 5: 夹爪正在张开; 6: 夹爪在夹取过程中夹到物体停止	只读	