

1、设置驱动器的 CAN 地址和 CAN 波特率，可使用以下两种方式：

(1) 通过驱动器硬件拨码开关设置，具体设置方法，请参考驱动器使用手册。

(2) 通过 DriveWare 7 调试软件设置

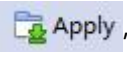
注：驱动器拨码开关设置优先级高于 DriveWare 7 调试软件设置，如果拨码开关为 OFF，DriveWare 7 调试软件设置有效。

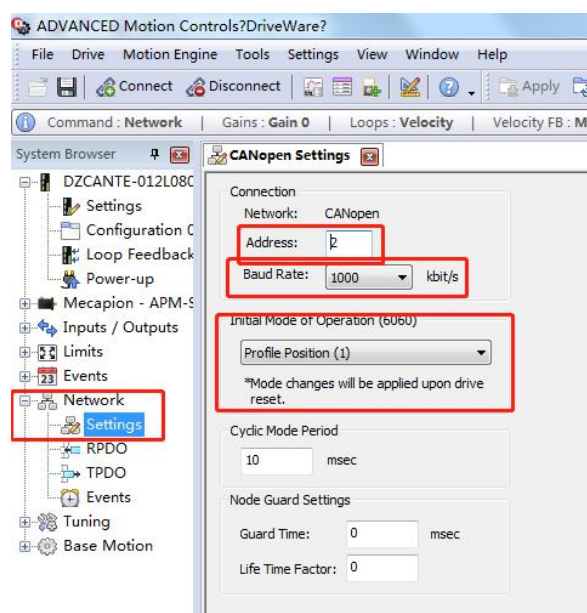
以 DriveWare 7 调试软件设置为例，在 Network-Settings 菜单中设置

Address：设置驱动器的 CAN 地址，设定范围 1~127，同一总线上的各个站点的 CAN 地址需不一样；

Baud Rate：设置驱动器的 CAN 波特率，同一总线上的各个站点的波特率需保持一致；

Initial Mode of Operation(6060)：设置驱动器的工作模式，这里以设置为 Profile Position (1) 控制电机的位置；

设置完成后，点击软件上部的 “ Apply” 更改生效；



2、RPDO 设置

在 Network-RPDO 菜单中设置

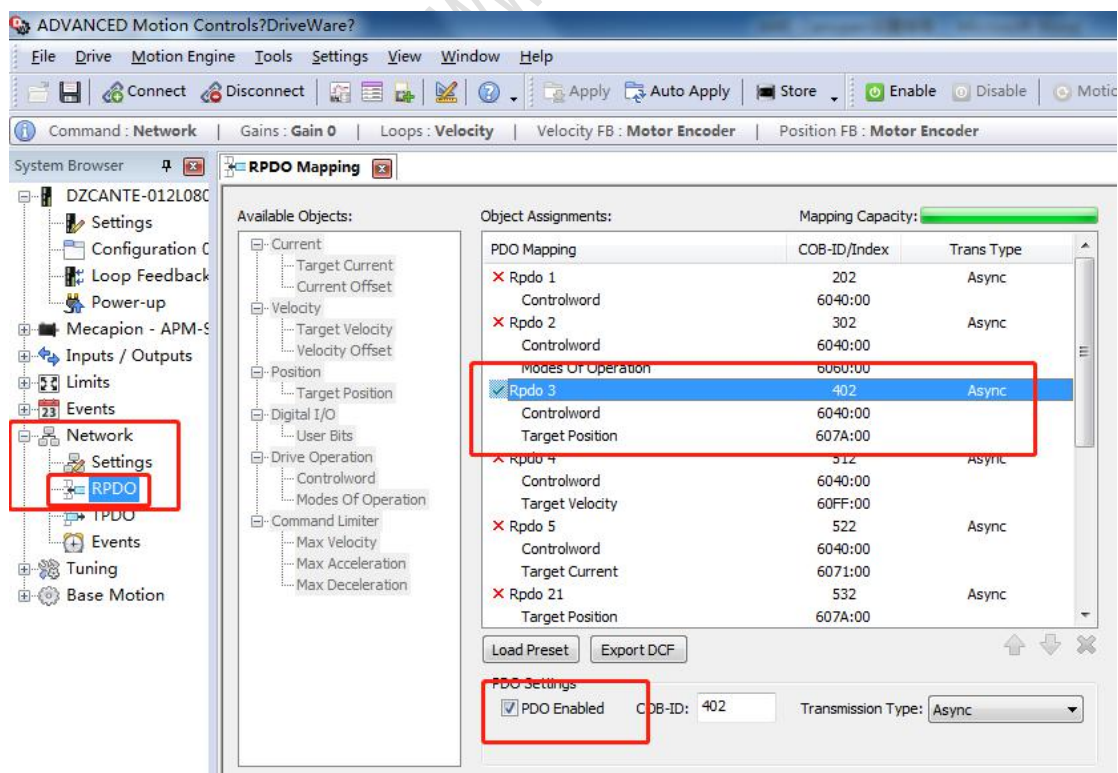
各个 RPDO 下的寄存器映射不能增加或删除，可以激活或者禁用一个或多个 RPDO，每一个 RPDO 的 COB-ID 可以根据需要更改，单击选中需要使用的 RPDO，在此处

“COB-ID: 402”更改 COB-ID，然后选中复选框 ☒ PDO Enabled，RPDO 前的 “✕”

变为 “✓”，表示选中的 RPDO 激活；

TPDO 的 Transmission Type 常用设置 Sync Cyclic 和 Async，Sync 为循环传输，CAN 主站只有发一次同步消息，驱动器才会响应收到的指令数据；Async 为异步传输，驱动器立即响应收到的指令数据；

设置完成后，点击软件上部的 “Apply” 更改生效；



3、TPDO 设置

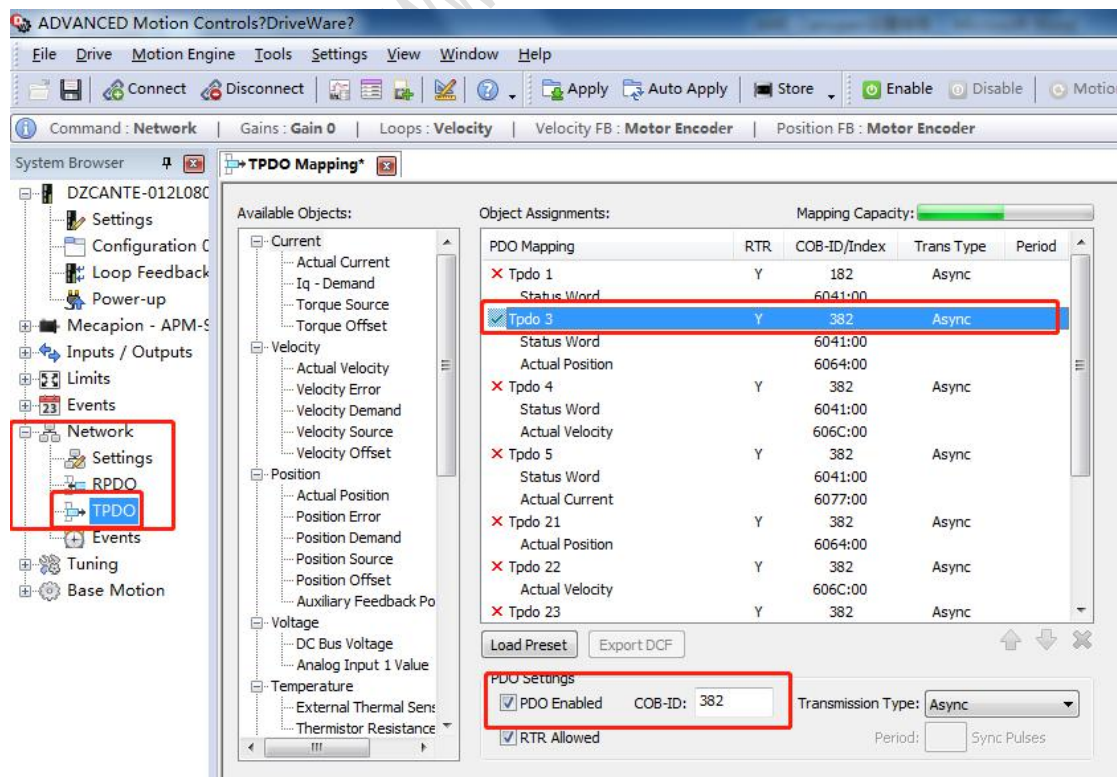
在 Network-TPDO 菜单中设置。

只有 TPDO26 下的寄存器映射可以增加或删除，其余各个 TPDO 下的寄存器映射不能增加或删除，可以激活或者禁用一个或多个 TPDO，每一个 TPDO 的 COB-ID 可以根据需要更改，单击选中需要使用的 TPDO，在此处 “COB-ID: 382” 更改 COB-ID，然后

选中复选框 ☒ PDO Enabled，TPDO 前的 “✗” 变为 “✓”，表示选中的 TPDO 激活；

TPDO 的 Transmission Type 常用设置 Sync Cyclic 和 Async，Sync Cyclic 为同步循环，CAN 主站每发一次同步消息，驱动器返回一次 TPDO 下的寄存器数据；Async 为异步传输，需要在 Network-Events 菜单中设置触发传输的方式；

设置完成后，点击软件上部的 “Apply” 更改生效；



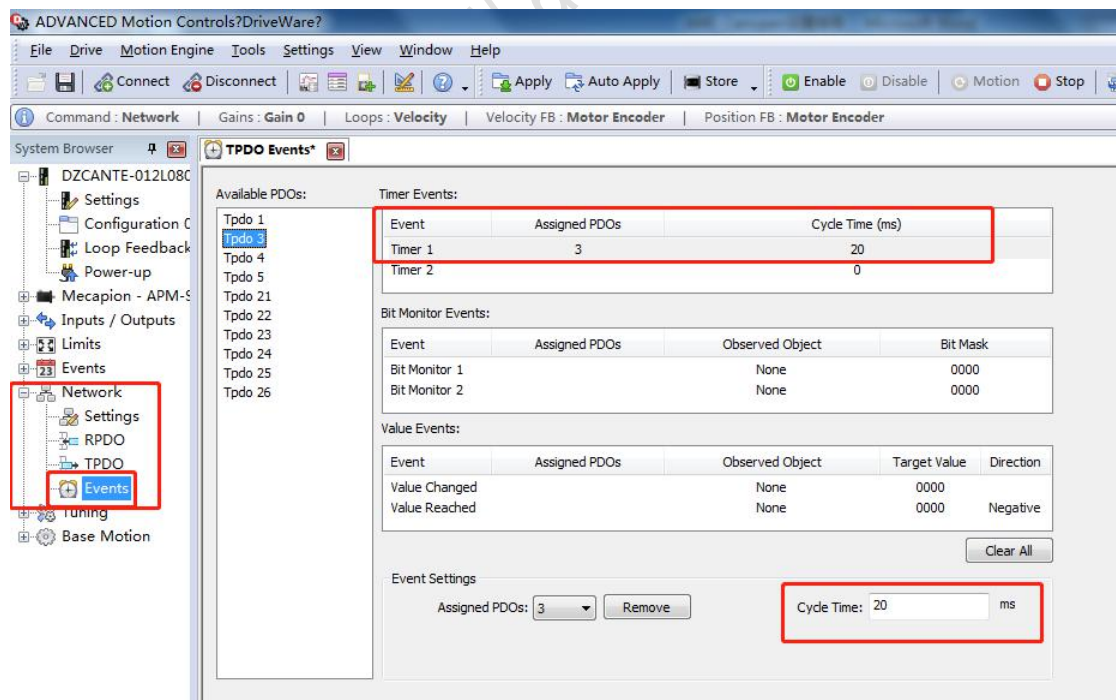
4、Events 设置

在 Network-Events 菜单中设置

如果 TPDO 的传输方式设为 Async 或 Sync Acyclic，则需要在此菜单中设置；一般使用定时触发，在 “Available Objects:” 中鼠标左键选中激活的 TPDO，然后拖拉到 Timer1 处，松开鼠标左键，在 “Cycle Time: 20 ms” 中设置传输时间；

Timer1 和 Timer2 下可以添加一个或多个 TPDO，建议将实时性要求高的 TPDO 放到同一个 Timer 下，实时性要求不高的 TPDO 放到同一个 Timer 下，分别设置不同的传输时间，可以有效降低 CAN 总线负载率；

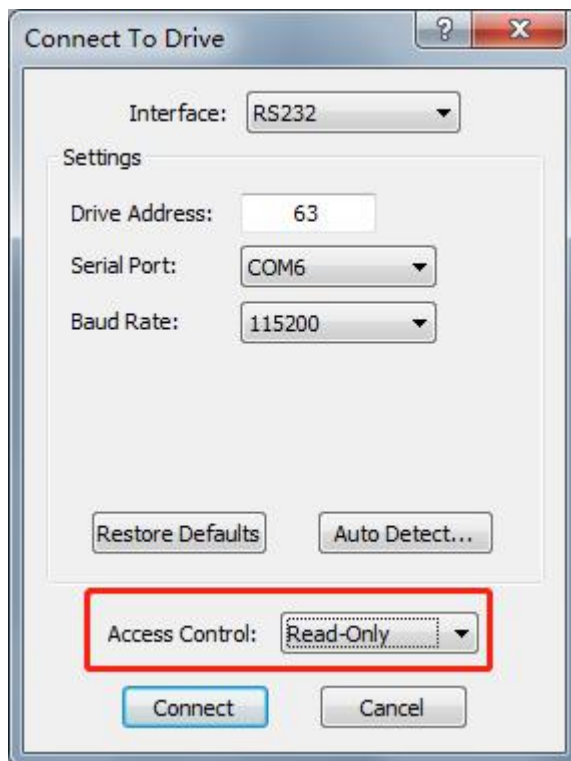
设置完成后，点击软件上部的 “Apply” 更改生效；



5、完成上述设置，再点击 “Store”，保存更改到驱动器的 Flash 存储器中，断电等待 3s 以上，重启启动驱动器，到此为止，关于驱动器的 CAN 设置已完成；

6、测试 CAN 通讯，本例以 CAN 分析仪测试，型号为 Kvaser Leaf Light V2

(1) 必须以“Read-Only”模式连接驱动器，如下图所示



(2) 用 CAN 分析发送 NMT 消息“01 00”到驱动器，启动节点，CAN 分析仪收到激

活的 TPDO 映射的寄存器数据，包含驱动器的状态字和电机实际位置值；

PDO Mapping	RTR	COB-ID/Index	Trans Type	Period
✗ Tpdo 1	Y	182	Async	
Status Word		6041:00		
✓ Tpdo 3	Y	382	Async	
Status Word		6041:00		
Actual Position		6064:00		
✗ Tpdo 4	Y	382	Async	
Status Word		6041:00		
Actual Velocity		606C:00		
✗ Tpdo 5	Y	382	Async	
Status Word		6041:00		
Actual Current		6077:00		
✗ Tpdo 21	Y	382	Async	
Actual Position		6064:00		
✗ Tpdo 22	Y	382	Async	
Actual Velocity		606C:00		
✗ Tpdo 23	Y	382	Async	

