

Z 轴正向移动: 01 05 00 0B FF 00 (此后省略两字节的校验码)

Z 轴负向移动: 01 05 00 0C FF 00

Z 轴停止正向运动: 01 05 00 0B 00 00

Z 轴停止负向运动: 01 05 00 0C 00 00

设置速度: 01 10 00 40 00 02 04 41 20 00 00

设置共同移动距离为 999999.000: 01 10 00 42 00 02 04 4B 18 96 7F

设置共同移动距离为 50: 01 10 00 42 00 02 04 42 48 00 00

读取 z 轴坐标: 01 03 00 0A 00 02

返回: 01 03 04 00 26 25 A0 01 10

其中 01 代表从机地址, 03 代表读功能码, 04 代表读到的字节数为 4 个, 00 26 25 A0 代表读到的数据, 01 10 代表 CRC 校验值可忽视。

坐标值为: 0x002625A0 (unsigned int 类型的) 转换为 int 类型之后等于 25000000, 除以 100000 得到实际的 Z 轴坐标值

Z 轴控制示例:

1、设置速度: 01 10 00 40 00 02 04 41 20 00 00

01 代表从机地址, 10 代表写寄存器功能码, 00 40 代表速度寄存器, 此速度为共同速度, 02 代表需要写的寄存器数量, 速度值为 32 位, 因此需要写两个寄存器, 一个寄存器是 16 位。04 代表后面的字节数量。41 20 00 00 为需要写入的数据 10.0 转换为四个字节为 00 00 20 41 (小端存储), 由于 modbus 是大端传输, 所以发送命令时要写成 41 20 00 00。

2、设置共同移动距离为 50: 01 10 00 42 00 02 04 42 48 00 00

各字节含义如上

3、Z 轴正向移动: 01 05 00 0B FF 00

01 代表从机地址。05 代表写继电器功能码。00 0B 代表 Z 轴正向移动继电器地址。FF 00 代表需要写入的值, 写入 FF 00 将继电器导通, Z 轴运动, 写入 00 00 继电器断开, Z 轴停止运行。