



Ver 1.1

Model:CY-3202(16In 16Out)



联系方式: 淘宝店铺: <u>https://item.taobao.com/item.htm?id=43139742423</u>

目录

<i>-</i> .		功能简	ī介	2 -
<u> </u>		自定义	1编程	3 -
	1.	自定义	1编程说明	3 -
	2.	软件功	7能区说明	3 -
	3.	程序运	行方式:	5 -
	4.	指令详	细说明:	5 -
		4.1	Wait X 6	6 -
		4.2	Wait Y 6	6 -
		4.3	Set Y Delay Off 6	6 -
		4.4	Set Y 7	7 -
		4.5	M1 Move	7 -
		4.6	M2 Move	7 -
		4.7	M Stop	7 -
		4.8	M1 Home	7 -
		4.9	M2 Home	7 -
		4.10	Wait Home OK 8	8 -
		4.11	Wait Move OK	8 -
		4.12	Set Speed &	8 -
		4.13	Delay 8	8 -
		4.14	Inc D 8	8 -
		4.15	Dec D	8 -
		4.16	Move D 8	8 -
		4.17	ADD9	9 -
		4.18	SUB 9	9 -
		4.19	MUL9	9 -
		4.20	DIV 9	9 -
		4.20	IF D= Then goto 10	0 -
		4.21	IF X= Then goto 10	0 -
		4.22	IF Y Then goto 10	0 -
		4.23	IF X Then Set Y 10	0 -
		4.24	IF D= Then 12	1 -
		4.25	IF X= Then 12	1 -
		4.26	END IF 12	1 -
		4.27	Ton	1 -
		4.28	IF Ton Then 12	1 -
		4.29	IF MoveOK Then 12	1 -
		4.30	Goto 12	2 -
		4.31	EstopFlag 12	2 -
		4.32	Pause 12	2 -
		4.33	End 12	2 -
	5.	程序下	□	2 -
	6.	示例程	译序 1	2 -
Ξ,		调试软	7件界面简介	5 -



多功能控制卡使用说明

一. 功能简介

- 1. 供电电源 7[~]28V 宽电压。
- 与电脑通讯使用 RS485 方式,①使用电脑 COM 口,或用 USB 转 RS232,再增加 RS232
 转 RS485 转接模块,②或者使用 USB 转 RS485 线,均可实现通讯。
- 3. 与电脑通讯使用 RS232 方式,电路板上有切换开关,可以选择是 RS485 或者 RS232。
- 4. RS485 传输距离远,通讯距离最远可达 1200 米; RS232 传输距离最大 15 米。
- 5. RS485 可并联多卡使用,一组 COM 口,最多可并联 15 个本多功能控制卡; RS232 只能单独控制。
- 6. 波特率支持 9600、19200 或 115200,数据位 8 位,停止位 1 位,校验无。
- 7. 即能做 I0 卡使用,16 输入,16 输出;也能做马达控制卡使用,可以控制是5 路步 进电机/伺服电机;也可以部分做 I0,部分做电机混和控制。
- 电机控制时,带线性加减速,正反向设定,原点检测,负极限保护(与原点共用), 远极限保护,相对定位,绝对定位。极限保护功能也可以关闭,关闭后相关X可用 于普通 I0 使用。
- 工作方式:①可以用电脑端程序直接控制使用;②自定义编程,把程序下载到控制卡
 内,像PLC一样脱离电脑运行;③电脑程序+自定义程序混合控制,更加方便强悍。
- 10. 16 路晶体管输出,晶体管最高耐压 50V,最大电流 Y1[~]Y8 最大 5A(老卡是 500mA),
 Y9[~]Y16 最大 500mA,可以直接驱动常用电磁阀,中间继电器,电机驱动器等。
- 11. 可接触摸屏, TX2, RX2 外接迪文系列的触摸屏。
- 12. 可设置密码,防止程序被盗用。
- 13. 可设定试用时间,方便收回尾款。

二、 自定义编程

1. 自定义编程说明

自定义编程是一种脱离电脑的运行方式,需要通过自定义编程,然后把程序下载到控制卡内,就可以独立运行了,编程简单,使用方便。

	📲 多功能控制	卡测试软	文件 V1.38								- 0	Х
	自定义编程	设置	帮助									
从这里进入	COM	~	波特率	9600	~	卡地址 19	9		连接		断开	
日止义细住	通讯设定											
	读出地址	1			读地址		修改地址	1			写地址	
	版本号				读版本		波特率	9600		\sim	更改波特率	
	返回值								读100次		系统重启	

2. 软件功能区说明



Com 口:选择 USB 转 RS485 线的实际 COM 口号,查看方法: 右键我的电脑,选择管理,打开设备管理器,选择端口(COM 和 LPT)查看。



🎥 计算机管理		- 🗆 ×
文件(F) 操作(A) 查看(V)	昭助(H)	
🗢 🏟 🙍 📅 🛅 🚺 🖬	1 🖳 🖡 🗙 💿	
🛃 计算机管理(本地)	V 🗄 LAPTOP-Q807AAJE	操作
- 浳 系统工具	> 🚅 Jungo	设备管理哭
> 🕑 任务计划程序	> 🚽 SIMATIC NET	KH EATH
> 🛃 事件查看器	> 🔐 安全设备	更多操作
> 🕺 共享文件夹	> 🔲 处理器	
> 🔊 性能	> 🔚 传感器	
	> 磁盘驱动器	
~ 🔮 存储	> 🚂 存储控制器	
一 磁盘管理	> 🚍 打印队列	
> 🛃 服务和应用程序	> 🤪 电池	
	✓ ₩ 端口 (COM 和 LPT)	
	USB Serial Port (COM10)	
	> 📓 固件	
	> 🔜 计算机	
	> 🛄 监视器	
	> 🔤 键盘	
	> 😮 蓝牙	
	> 一 内存技术设备	
	> 🙀 人体学输入设备	
	> 📱 软件设备	
	声音、视频和游戏控制器	
	> 🕕 鼠标和其他指针设备	

波特率:本控制卡支持 9600, 19200, 115200,选择卡实际设定的波特率,如果不清楚,可以在主界面上,点击连接,自动识别出来。

地址 只有一个控制卡时,写入 199(万能地址)就可以了,多个控制卡并联使用时, 需要写入需要控制的实际地址,设定地址,请在主界面上设定。

连接 如果硬件已接线,可以单击连接接通控制卡,连接成功后,此按钮变为绿色,指 令区同时列出本卡支持的指令。

编译 程序编写后,可以单击此按钮,检测程序有无错误,并用不同颜色区分 IF 段,无 IF 的则不改变颜色。

下载 程序编写完成后,单击此按钮,可以把程序下载到控制卡内。

启动程序 下载完成后,单击此按钮,启动控制卡内的程序。如果不点此按钮,只是下载完成时,卡内的程序不会运行。

停止程序 单击此按钮,可以关闭控制卡内程序,并且断电记忆。

暂停 暂停程序的运行,如果电机正在移动中,单击此按钮,程序会等到电机当前移动 指令结束再暂停。此功能断电不记忆。

暂停后运行 暂停中,单击此按钮可以取消暂停状态。

打开程序 打开电脑中保存的程序。

保存程序保存当前程序区的程序到电脑中。

增加 在程序段最下行增加一空行。

删除行 选择一行或多行后,单击此按钮,可以删除选定的程序行。

插入 在选择行的上面插入一行,方便增加程序。

复制 选择一行或多行,单击此按钮,复制到剪切板,配合粘贴功能。

剪切 选择一行或多行,单击此按钮,会删除选择行,并复制到剪切板中,配合粘贴功 能。

粘贴 选择需要粘贴到的行上,单击此按钮,把复制或剪切的内容粘贴到此行上。

监控 选择此功能,需要在正确连接上控制卡后才能使用,会弹出监控画面,如下图。 可以查看程序的执行状态,可以查看运行的当前行号,各输入输出的状态等,可以强制 改变 D 变量的数值,强制改变 Y 输出状态,可以单步调试程序等。



1 2 3 4 5 6 7 8 X 1 1 1 1 1 1 1 Y 1 1 1 1 1 1 1	9 10 11 12 13 14 15 16 0 强制加 1 <
增加 删除行 插入 复制 剪 [。]	切 粘贴 ☑ 监控 当前行 11

3. 程序运行方式:

程序循环执行的方式,首先从第一行程序开始执行,执行到最后一行再跳转到第一 行(没有 goto 等指令情况下),如遇到 goto,则跳转到 goto 指定的行号。 如下图,首先如流程 1,从第一行执行,执行到最后一行,遇到 Goto main,则跳转 到 main 行,如流程 2,再从 main 向下运行如流程 3,然后就一直流程 2,流程 3 的 循环运行下去。



4. 指令详细说明:

指令说明:

选择程序流程区中的某一行位置,双击左侧指区中的指令,弹出指令对话框,设定相 关参数后,点确定,完成一条程序的输入。 指令和参数不区分大小写。

变量说明:

D 变量, D0~D50, 共 51 个变量, 变量值范围 0~65535。其中 D37~D50, 可以断电保存, 需通过电脑或触摸屏来保存其数据。

T 定时器, T0~T9, 共 10 组定时器, 定时范围 1ms~65535ms。



电机控制,电机 1~电机 5,共 5 组电机。修改加减速,反向等需要电脑端设置,可断 电记忆,运行速度可以自定义编程中修改。 输入通道 X, X1~X16,共 16 路输入。

输出通道 Y, Y1~Y16, 共 16 路输出。

4.1 Wait X

一直等到满足 X 的条件后,才执行下一条指令,不满足条件时,程序会停在原行等 待。

单击 1~8 显示 X1~X8, 单击 9~16 显示 X9~X16, 同一条指令, 只能选择 X1~X8,

或者 X9~X16,不能同时选择,如有同时需要选择的,需要分成2行程序来判断。 条件处写入1表示当X有信号,写入0表示X没有信号,空表示忽略此位的判断, 不做判断。

🖳 命令	
指令 [Wait X 🗸 🗸	1~8 9~16 X1 X2 X3 X4 X5 X6 X7 X8 1
说明 一直等待到X满足条件时,才执行下一 步的程序	取消 确定

4.2 Wait Y

一直等到满足 Y 的条件后, 才执行下一条指令, 不满足条件时, 停在原行等侍。同上

💀 命令	
指令 Wait Y 🗸 🗸	1 ^{°8} 9 [°] 16 Y1 Y2 Y3 Y4 Y5 Y6 Y7 Y8
	1:0n 0:0ff 空:忽略此点
说明 — 直等待到X满足条件时,才执行下一 步的程序	取消 确定

4.3 Set Y Delay Off

脉宽输出,Y输出一个脉冲,可以设定脉冲时长,1ms~65535ms(0.001s~65.535s)。

🕂 命令	
指令 Set Y Delay Of; - Y1~Y16 Y2 - On的时长ms (0~65535) 10	
说明 X输出设定时间后关断	取消 确定



4.4 Set Y

设定Y1~Y8, Y9~Y16 的输出状态。

写入 0 表示此点 Y 输出关,写入 1 表示此点 Y 输出开,空表示忽略此点 Y 的输出 (不改变原先输出状态)。

🖳 命令	
指令 Set Y 🚽	1 ^{°8} 9 [°] 16 Y1 Y2 Y3 Y4 Y5 Y6 Y7 Y8
	1:0n 0:0ff 空:忽略此点
说明 设定x的输出状态	取消 确定

4.5 M1 Move

马达1移动,让马达移动指定的距离,脉冲数。

可以选择绝对定位(以原点为0位置)或相对定位方式(相对上次的移动量)。 移动距离可以直接输入位置数据,也可以使用D变量(D0~D50)。

哈 命令	
指令 M1 Move 移动距离(0°65535) 或 00°150; 2000 ④ 绝对定位 ● 相对定位	
说明 设定马达:的移动量(0 ^{~85535})	取消 确定

4.6 **M2 Move**

M3 Move; M4 Move; M5 Move, 说明同上。

4.7 M Stop

马达停止,立即停止,没有减速,直接停止,步进电机有可能出现丢步,下次再移动前,最好做回原点动作;减速停止,执行此指令后,会先减速,然后再停机,此方式步进马达不会丢步,但会多移动一段减速距离。

🖳 命令		-	
指令 M Stop			
电机号			
1 ~			
◉ 立即停止 🔘 减速停止			
说明			
马达停止	取消		确定

4.8 M1 Home

马达1回原点,让马达执行回原点的动作,使用此功能,需要硬件上有原点检测开关, 找到原点后,会把原点位置设为0位置。执行此动作后,后面程序需要加入Wait Home Ok或Wait Move Ok 等判断指令,来检测是否完成回原点。

4.9 **M2 Home**



M3 Home; M4 Hmoe; M5 Hmoe,使用方法同上。

4.10 Wait Home OK

用于检测回原点动作是否完成,等待回原点动作完成,没有完成中程序会等侍完成。

4.11 Wait Move OK

用于检测马达运行状态, home, move 都可以用此指令。一直等待到移动完成。

4.12 Set Speed

设定马达运行中的最高速度,速度值只能用D中保存的数据来修改,可以在上一行指令中给D赋值,再使用这个速度设定指令。如下图,把电机1的速度设为D1中的数据。

🚽 命令		-		×
指令 Set Speed				
马达编号				
M1 ~				
D号(0~50)				
1				
说明				
用指定□变量的值,来设定马达运行速	取消		确定	
152				

4.13 **Delay**

延时指令,等侍指定时长,等待时,程序会停在原位置,单位毫秒(ms),设定范围 1ms~65535ms。定时长度可以直接输入数值或输入D变量号,如下图,延时100ms。

🚽 命令		-	o x
指令 Delay 延期时长 (ms) 或 D			
说明			
延时设定时长后,再执行一下程序 (0 ^{°65535})	取消		确定

4.14 Inc D

D (D0~D50) 变量加1,如 Inc D1,如 D1 原先为3,执行后,D1 变为4。

💀 命令	
指令 Inc D -	
D号(0~50)	
1	
D值加1	
	取消

4.15 Dec D

D (D0~D50) 变量减1。

4.16 Move D

D 变量赋值,例 Move D1=1,执行后, D1 变为 1。



4.17 **ADD**

整数加法运算(0~65535),变量1=变量2+变量3(需带D符号),或变量1=变量2+ 常数。如下图为D1=D2+100

<mark>唱</mark> 命令	
指令 ADD -	
D编号 (0~50) D编号 (0~50) 数值或DO~D50	
1 = 2 + 100	
意防止溢出 取消	确定

程序流程					
	标号	指令	参数1	备注	
1		ADD	D1=D2 + 100		
2					

4.18 **SUB**

减法运算(0~65535),相减之后不能为负数,计算时需注意。如下图D1=D2-100。

🚆 命令	-		×
指令 SUB			
D编号(0~50) D编号(0~50) 数值或DO~D50			
	_		
取消		确定	

4.19 **MUL**

乘法运算(0~65535),注意相乖后不要超过65535。如下图D1=D2*100

🕌 命令	-		×
指令 MUL			
1%息号(0~50) 1%息号(0~50) 米/値またの~250			
1 = 2 * 100			
		瑞宁	
22.07111/2011		哨正	

4.20 **DIV**

除法运算(0~65535)。如下图 D1=D2/100



🛃 命令	-		×
指令 DIV			
1 1 2 / 100 D50 D50 D50 D50 D50 D50 D50 D50 D50 D			
取消		确定	

4.20 IF D= Then goto

当D变量满足指定条件后,跳转到指定行号

如下图,如果 D1 等于 5,则跳转到标号为 test1 的程序行; D1 不等于 5 时,则不跳转,继续执行下一行程序。

🛃 命令		-		×
指令 IF D= Then goto				
D号(0~50)				
1				
= ~				
比较值(0~65535)				
5	goto编号 test1			
说明				
当II值满足条件时,程序跳转到指定位 署	取消		确定	
	1/13		PHILE	

4.21 IF X= Then goto

当X满足指定条件后,跳转到指定行号。如下图,当X1=on时,程序跳转到 test2行,如果X1=off,则程序不跳转,继续执行下一行程序。

🚽 命令	- 🗆 X
指令 IF X= Then goto	IF 1~8 9~16 x1 x2 x3 x4 x5 x6 x7 x8 1
	Then goto test2
说明 当满足X条件时,程序跳转到指定行号 ,否则执行下一步程序	取消 确定

4.22 IF Y Then goto

判断指令,如果Y1~Y8满足指定条件,则程序跳转到指定位置,使用方法同上。

4.23 IF X Then Set Y

判断指令,如果 X1~X8/X9~X16 满足指定条件,则设定 Y1~Y8/Y9~Y16 输出动作。 如下图,当 X1=1 时, Y2 输出 on。



🖷 命令	- 🗆 X
指令 IF X= Then Set Y	IF 1~8 9~16 X1 X2 X3 X4 X5 X6 X7 X8 1
	Then Set 1~8 9~16 Y1 Y2 Y3 Y4 Y5 Y6 Y7 Y8 1
说明 当满足X条件时,设定X的输出状态	取消 确定

4.24 IF D= Then

判断 D 变量的大小, =,>=,>,<=,<, 此语句必须跟 END IF 配对使用。 当 D 完足条件时,执此语句与 END IF 之间的语句, 否则直接执行 END IF 后面的 语句。

指令 耳	D= Then	_	
D号(0 [^])	50)		
1			
	>= 👻		
比较值	(0~65535)		
33			

例如: 程序流程

柱序流柱						
	标号	指令	参数1	备注		
1		IF D= Then	IF D1=13 Then	判断D1是否等于13		
2		Set Y	1	Y1输出ON		
3		END IF		IF结束		

4.25 IF X= Then

(同上), 需要以END IF 配对使用。

4.26 END IF

用于 IF D= Then 和 IF X= Then 等 IF 语句配对使用。

4.27 **Ton**

定时器指令,T0~T9,每执行此指令时,定时器从0重新启动,需要在IF中使用,启动后,要避免再次执行此指令(再次执行,又会从0重新启动)。此指令与Delay不同, 此指令不会卡住流程,会继续运行其它程序行。

4.28 IF Ton Then

判断定时器计时是否达到设定时间。如果定时时间到则执行此IF与EndIF之间的指令,否则直接执行EndIF之后的程序。

4.29~ IF MoveOK Then

判断电机移动是否完成,与Wait Move Ok(卡住流程,直到移动完成)不同,如果电机



移动完成,则执行此IF与End If之前的程序,如果移动没完成,则直接跳到End IF 下一行程序执行。

4.30 Goto

跳转指令,直接跳转到指定行号位置。

4.31 EstopFlag

急停时跳转的位置,此标号名称固定。急停功能使能,需要在主界面勾选急停使能。

程序流	程		查找	上一个
	标号	指令	参数1	备注
1	main	Set Y	00	1718输出关
2		M1 Move	1000 P	电机1相对移动1000步
3		Wait Move OK	1	等待移动完成
4		Set Y	1	¥8输出开
5		M1 Move	1000 P	电机1相对移动1000步
6		Wait Move OK	1	等待移动完成
7		Goto	main	跳回开始处
▶ 8	EstopFlag	Set Y	0000000B	急停标志位(固定)
9		M Stop	1	
10		Wait X	0	
11		Goto	main	处理完后跳回主程序

4.32 Pause

暂停指令。

执行此指令,程序会暂停下来,断电不记忆,此功能需要在主界面上使能

X2 启动,X3 暂停-使能功能,暂停后需要 X2 有信号(on)才能解除暂停。

4.33 End

程序结束符,程序的结尾,程序执行到此处后,会跳转程序首行,编程中可以省略输入 此指令。

5. 程序下载

编写或打开程序 ➡ 选择 COM 口和波特率 ➡ 连接 ➡ 下载 ➡ 启动程序

6. 示例程序1

程序流移	Ē		查找	上一个
	标号	指令	参数1	备注
1		Inc D	D1	D1加1
2		Delay	100	延时100毫秒
3		Set Y	1	
4		Delay	100	延时100毫秒
5		Set Y	0	
6		IF D= Then	IF D1>=10 Then	如果D1>=100进入下面段
8		Set Y	11111111	¥1~¥8 on
9		Delay	300	延时300毫秒
10		Set Y	00000000	¥1~¥8 off
11		Move D	D1=0	并把D1设为O
•		END IF		IF结束
•				

程序上电后执行过程如下:



多功能控制卡说明书

1.	Inc D1	每执行一次,D1加1(刚开机时,D1为初始值0)
2.	Delay 100	延时 100 毫秒,程序停在此行,时间到后执行到下一行
3.	Set Y1	Y8 输出打开(on),
4.	Delay 100	延时 100 毫秒
5.	Set Y0	Y8 输出关(off),
6.	IF D1>=10 Then	如果 D1>=10 时,执行 7~10 行,如果 D1<10,则不执行,直
	接跳转到 11EndlF,	然后执行后最后时,再跳转到1行重头开始执行。
7.	Set Y 1111111	Y1~Y8 全输出 on
8.	Delay 300	延时 300 毫秒
9.	Set Y=0000000	Y1~Y8 全输出 off
10.	Move D1=0	D1 改为 0, 重新计数
11.	End IF	IF 段的结束

程序执行结果:

Y8 输出开,100ms, 然后 Y8 关 100ms, D1 加 1, 当循环 10 次后,即 D1 等于 10 时, Y1~Y8 输出全开,延时 300ms 后,Y1~Y8 输出全关,延时 300ms 后,D1 改为 0,重 新上面的循环动作,一直循环下去。

示例 2 急停的使用

程序	流和	Ŧ			查找	上一个	
		标号	指令	参数1		备注	Ι
	1	main	Set Y	00		ዣ7₩8輸出关	
	2		M1 Move	1000 P		电机1相对移动1000步	
	3		Wait Move OK	1		等待移动完成	
	4		Set Y	1		¥8输出开	
	5		M1 Move	1000 P		电机1相对移动1000步	
	6		Wait Move OK	1		等待移动完成	
	7		Goto	main		跳回开始处	
►	8	EstopFlag	Set ¥	0000000B		急停标志位(固定)	
	9		M Stop	1			
	10		Wait X	0			
	11		Goto	main		处理完后跳回主程序	

程序从1行执行到7行,然后再跳到1行循环执行。当X1(在主界面上,使能X1急 停功能后)有信号时,程序会直接跳转到8行(EstopFlag急停专用标号),执行8行以下 的程序,10 Wait X 0------是等待急停信号解除后,再执行11行,然后再跳转到1 行,继续执行。

示例 3 Ton 的使用



程序	流和	Ē		查找	上一个
		标号	指令	参数1	备注
	1		IF D= Then	IF D1=0 Then	当D1=O时,执行以下
	3		IF X= Then	IF X=1 Then	检测到X8有信号
	5		Set Y	0	关¥8
	6		Move D	D1=1	D1改为1
			END IF		对应上面IF D=Then
			END IF		对应上面IF X=Then
	7		IF D= Then	IF D1=1 Then	当D1=1时,执行以下
►	9		TON	T1 2000	启动定时器1,定时2秒
	10		Move D	D1=2	D2改为2
			END IF		
	11		IF D= Then	IF D1=2 Then	当D2=2时,执行以下
	13		IF TON Then	IF T1 ON Then	定时器1时间到
	15		Set Y	1	¥8输出开
	16		Move D	D1=0	清空D1为O
			END IF		
			END IF		

7. 自定义编程与电脑程序间交互

控制方式: ①可以下载自定义程序(脱机方式)独立使用,运行中不需要电脑; ②也可以用电脑程序直接控制使用; ③也可以同时有电脑程序和自定义程序同时控制使用。

①脱机方式:可以脱离电脑使用,成本低,使用方便,也可以外接触摸屏,增加使用的方便性,在一些中小型的设备中得到了广泛应用,可以取代普通的 PLC 等。

②电脑控制:电脑控制使用,功能最多,此种方式,很多是系统中有别的仪器等需要电脑参与数据计算或图像显示等的情况。

③电脑程序+自定义程序: 混合使用,可以部分动作电脑控制,部分动作控制卡内部控制,这种方式更加灵活。此方式电脑与控制可以通过 D 变量来传输信息。

三、 调试软件界面简介

1. 多功能卡调试&编程软件, 主界面如下图

自定义编程 设置			
<mark>е</mark> ом⊒ сомз → 35	数特率 9600 ▼ 卡地	址 <mark>199 连</mark>	接断开
通讯设定 255 255 10 Card 2 N 0	/er1.11 读版本	修改地址 <mark>1</mark> 波特率 ⁹⁶⁰⁰	写地址 ▼ 更改波特率 读100次 系統重启
 马达控制 第3达1 马达1 马达2 马达3 马达4 马达5 	转动歩数 1000 转动 F1:2000 读位置 马达回原点 H1:0 完成回原点 R:00000 马达状态 马达停机(慢) 马达停机	10 下が施 輸入 第)入 ズゴ X9 X3 X10 X4 X12 X5 X13 X6 X14 X7 X15 X8 X16	 輸出 Y1 Y9 Test1 Y2 Y10 Test2 Y3 Y11 Y4 Y12 全开 Y5 Y13 Y6 Y14 全关 Y7 Y15 Y8 Y16
 马达号 移动速度 1 4 速度查询 回原点速度 初始速度 终止速度 加速度 加速度 	2000 速度设定 2000 速度查询 600 Home速度 600 启动速度 600 终止速度 10 加速度 0 反向设定 读出参数 整组设定	Y通道 1 ↓ Y通道 1 ↓ X通道 1 ↓ X主动发送 □ 马达主动发送	延时关 (ms) 100 輸出延时关 Y实际值 0 读实际输出 X接通计数值 C1:0 读计数 X输入滤波值 10 更改虑波值
	参数保存 5组全设定	□ X8急停功能	

各功能区说明

1.1 1区 COM 口设定

COM COM3	•	波特率	9600	-	卡地址	199	连接	断开]
深油汽车			9600					 	, ,
通讯设定			19200						_
5+1116-11	055	×			հլե	15	 1	☐ 120 bit.0	1

Com 口,为电脑实际 Com 口地址。

波特率,支持9600,19200,115200,需要选择与控制卡相同波特率。

卡地址,使用范围 1~255,初始地址 255,199 为广播地址,即万能地址,需设成与卡相同地址。



1.2 2区 通讯设定

通讯设定					
读出地址	255	读地址	修改地址	1	写地址
版本号	IO Card 2 Ver1.11	读版本	波特率	9600 👻	更改波特率
0				读100次	系统重启

读出地址:读出控制设定的地址,可以使用 199 来读出卡内的址。 修改地址:设定控制卡内部地址,修改卡地址时只能接一片控制卡进行修改。 版本号:读出控制卡的版本号。 波特率:修改控制卡的波特率,修改后需重新上电才生效。 系统重启:控制卡重启,修改波特率后,可以使用此功能使之生效。 读 100 次:测试系统通讯的稳定性。

1.3 3区 马达控制

- 马达控制	转动步数	
	1000	转动
	P1:2000	读位置
马达2		
马达3	म1 ∙ 0	二日 二
	R:00000	
	K. 00000	
		马达停机
T12+544520-55		

绝对定位选择框:选中后采用绝对定位方式;取消选中,采用相对定位方式。 马达 1~马达 5 按钮:切换控制的马达通道。

转动:马达转动 转动步数内输入的步数,转动方式受绝对定位选择框决定。 读位置:读出马达当前位置。

马达回原点:执行回原点动作,需要输入接到机构上的原点信号(**X7/X9/X11/X13/X15**) 完成回原点:查询回原点的状态。

马达状态:查询马达有无转动的状态。

马达停机:马达立即执行停止动作,如果转动中执行,则会清除回原点完成的标志位。 马达停机(慢):马达先进入减速段,然后再停止。

联系方式:

淘宝店铺: https://item.taobao.com/item.htm?id=540818367710