

Y2SD2-S40C

步进驱动器应用手册

广东凯福电子科技有限公司

版本V1.43

目录

【主要规格】	3
1 【准备】	4
2 【接插件指定表】	4
2.1 CN1 (电源)	4
2.2 CN2 (电机配线)	4
2.3 CN3 (抱闸输出)	4
2.4 CN4 (编码器输入)	5
2.5 CN5 (I/O)	5
2.6 CN6(IN) /CN7(OUT) (RS485)	6
2.7 SW (设置开关)	7
2 【输入回路图】	8
2.1 指令脉冲输入回路 (差分驱动)	8
2.2 脉冲输入回路 (集电极)	8
2.3 传感器、数字输入回路 (接点)	9
2.4 传感器、数字输入回路 (集电极输出)	9
3 【输出回路图】	9
3.1 数字输出回路 (继电器连接)	9
3.2 数字输出回路 (光耦连接)	9
3.3 差分输出回路 (编码器输出)	10
4 【LED指示灯】	11
4.1 状态显示	11
4.2 站点号显示	11
4.3 报警显示	11
4.4 超程显示	12
5 【外形尺寸】	13
6 【控制参数】	14
6.1 控制器基本状态	14
6.2 基本参数设置	14
6.3 闭环参数设置	15
6.4 控制用参数	15
6.5 输入指定	17
6.6 输出指定	18
7 【多段位置模式】	18
注：表格中“1”表示有效保持信号	19

【主要规格】

项 目	内 容	备注
型 号	Y2SD2-S40C	
输入电源电压	DC 24V~72V ±10%	
额定输出电流	Y2SD2-S40C 6.5A (0 -peak)	连续电流
最大输出电流	Y2SD2-S40C 7.8A (0 -peak)	瞬间电流
控制对象电机	附编码器 2 相双极性步进电机	
支持控制模式	<ul style="list-style-type: none"> ● 内部脉冲模式 ● 外部脉冲模式 ● 力矩控制模式 ● 位置下压模式 ● 模拟量压力模式 	参数通过 Simple Tuner Pro 软件设定 多段程序驻留 Modbus RTU 不支持广播
通讯界面	<ul style="list-style-type: none"> ● 数字输入 7 个 ● 编码器输入(ABZ) ● 数字输出 3 个 ● 编码信号输出 (差动A, B, Z) (选配) 	除了编码器输出为固定, 其余的输入/ 输出均可通过通讯自由配置
数字输入详细内容	/SV ON (Servo On) /RESET (报警复位) /START (电机启动/停止) /JOG (电机点动) /HOME (回零点)	
数字输出详细内容	/IN POTISION /ALARM	
LED 指示	状态、故障	
通讯I/F	RS485, 最多 30 节点	MODBUS RTU 协议, 波特率: 19200bps(预设) 或 根据约定
控制方法	位置控制模式	根据脉冲定位、根据RS485 通讯定位
	速度控制模式	数字指令
外形尺寸 (mm)	156 (L) × 97 (W) × 33.5 (H)	不含接线端子
重量	约 500g	不含接线端子
动作温度/湿度	0~45℃, 85%RH 以下	防止冷凝
保存温度	0~85℃, 85%以下	防止冷凝
环境气体	防止腐蚀性气体	

1 【准备】

接通电源前请务必进行以下工作。

1.1 配线

请务必确认参照叙述接头指定表进行配线。

1. CN1：电源

请使用AWG#20 以上线材。

2. CN2：电机配线

3. CN3：抱闸输出

4. CN4：编码器配线

5. CN5：接口信号的配线

请配置必要的数字输入和数字输出信号。通用输入/输出皆以光耦合器隔离。接口用的电源(+24V)请另行准备。 **(备注：编码器信号为差分输出，未用光耦合器隔离)**


6. CN6：RS485 通讯的配线 请使用 RJ45 接头。

7. CN7：RS485通讯的配线 请使用RJ45 接头

8. SW: 八档拨码开关，节点设置

2 【接插件指定表】

2.1 CN1 (电源)

端子号	图示	Pin.	信号名称
CN1		2	电源 V+ (DC24V~72V)
		1	电源 GND


接线时注意电源极性

使用电线规格：AWG20~AWG16(多股线)

2.2 CN2 (电机配线)

端子号	图示	Pin.	信号名称
CN2		1	电机B-
		2	电机A+
		3	电机B+
		4	电机A-

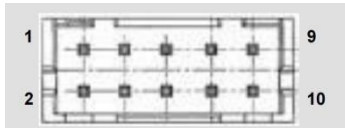
2.3 CN3 (抱闸输出)

端子号	图示	Pin.	信号名称
CN3		2	BRK+制动输出正
		1	BRK-制动输出负

2.4 CN4 (编码器输入)

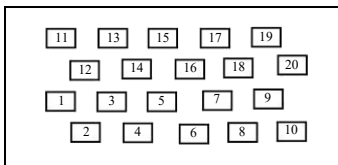
Pin.	信号名称	Pin.	信号名称
1	SHIELD	2	SHIELD
3	Z+	4	Z-
5	B+	6	B-
7	A+	8	A-
9	5V	10	GND

示意图



接线时注意编码器电源极性

2.5 CN5 (I/O)



*请根据实际端子上针脚数字定义对应焊接

Pin.	信号名称	Pin.	信号名称	Pin.	信号名称
1	COM (IN)	8	IN6- , P-	15	Encoder A+
2	IN1	9	IN7+ , D+	16	Encoder A-
3	IN2	10	IN7- , D-	17	Encoder B+
4	IN3	11	OUT1	18	Encoder B-
5	IN4	12	OUT2	19	Encoder Z+
6	IN5	13	OUT3	20	Encoder Z-
7	IN6+ , P+	14	COM (OUT)		

I/O延长线型号: S40-I020-100 (选购配件)



注意:

1. 电机引线拔出力为9.8N (1.0kgf)/根以上
2. 每根引线必须为统一供应商
3. 线间长度差控制在5mm以下
4. 屏蔽线需用热缩管包裹热缩

针脚线序	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20
针脚定义	COM	IN1	IN2	IN3	IN4	IN5	IN6+	IN6-	IN7+	IN7-	OUT1	OUT2	OUT3	COM (OUT)	EA+	EA-	EB+	EB-	EZ+	EZ-
CN1颜色	灰	蓝	粉	蓝/白	黄/白	绿/白	红/白	紫/白	棕	白	黑	深蓝/棕	深蓝	黄	黄/绿	红	橙	棕/黄	紫	绿

2.6 CN6 (IN) /CN7 (OUT) (RS485)

Pin.	信号名称	Pin.	信号名称
1	NC	2	GND
3	RS485+	4	NC
5	NC	6	RS485-
7	终端电阻 (CN5)	8	终端电阻 (CN5)

标准品: RJ45 类型 ×2

以面向插入视角看各针脚位置



2.7 SW（设置开关）

拨 码 开 关					实际地址 (十进制)	显示地址 (十六进制)
SW1	SW2	SW3	SW4	SW5		
ON	ON	ON	ON	ON	1	01H
ON	ON	ON	ON	OFF	2	02H
ON	ON	ON	OFF	ON	3	03H
ON	ON	ON	OFF	OFF	4	04H
ON	ON	OFF	ON	ON	5	05H
ON	ON	OFF	ON	OFF	6	06H
ON	ON	OFF	OFF	ON	7	07H
ON	ON	OFF	OFF	OFF	8	08H
ON	OFF	ON	ON	ON	9	09H
ON	OFF	ON	ON	OFF	10	0AH
ON	OFF	ON	OFF	ON	11	0BH
ON	OFF	ON	OFF	OFF	12	0CH
ON	OFF	OFF	ON	ON	13	0DH
ON	OFF	OFF	ON	OFF	14	0EH
ON	OFF	OFF	OFF	ON	15	0FH
ON	OFF	OFF	OFF	OFF	16	10H
OFF	ON	ON	ON	ON	17	11H
OFF	ON	ON	ON	OFF	18	12H
OFF	ON	ON	OFF	ON	19	13H
OFF	ON	ON	OFF	OFF	20	14H
OFF	ON	OFF	ON	ON	21	15H
OFF	ON	OFF	ON	OFF	22	16H
OFF	ON	OFF	OFF	ON	23	17H
OFF	ON	OFF	OFF	OFF	24	18H
OFF	OFF	ON	ON	ON	25	19H
OFF	OFF	ON	ON	OFF	26	1AH
OFF	OFF	ON	OFF	ON	27	1BH
OFF	OFF	ON	OFF	OFF	28	1C H
OFF	OFF	OFF	ON	ON	29	1D H
OFF	OFF	OFF	ON	OFF	30	1E H
OFF	OFF	OFF	OFF	ON	31	1F H
OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	自定义	自定义

通讯波特率

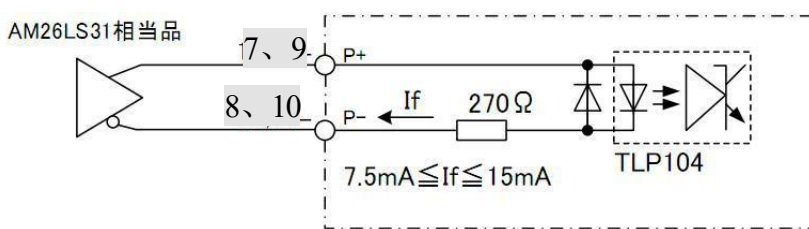
拨码开关		波特率 (bps)
SW6	SW7	
ON	ON	4800
ON	OFF	9600
OFF	ON	19200
OFF	OFF	38400

试运行 (脉冲模式生效)

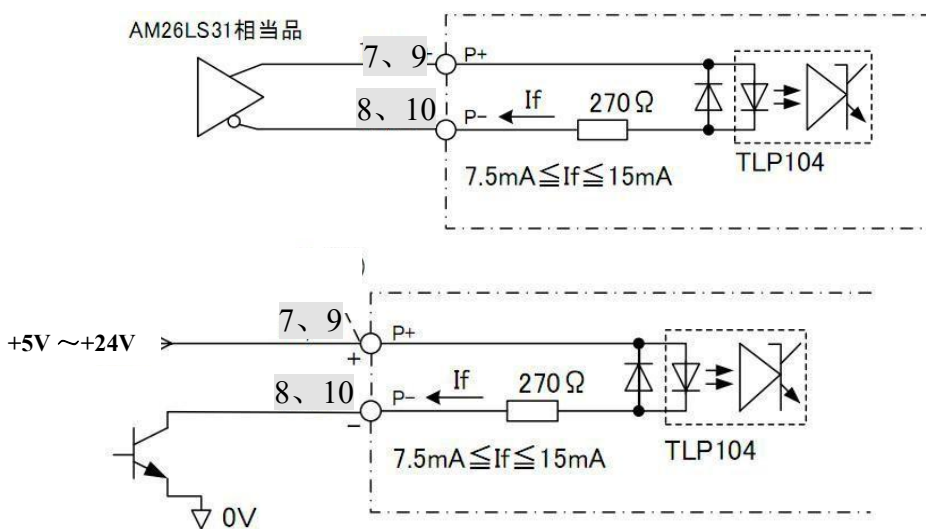
试运行功能用于检验驱动器的性能。断电状态下把第SW8 档开关拨为ON。然后上电在无脉冲输入的状态下，将第SW8 档拨码开关由ON 档拨到OFF 档，1 秒后再由OFF 档拨置ON 档，即启动试运行功能(电机以 1 转/秒的速度循环正反运动一圈)。

2 【输入回路图】

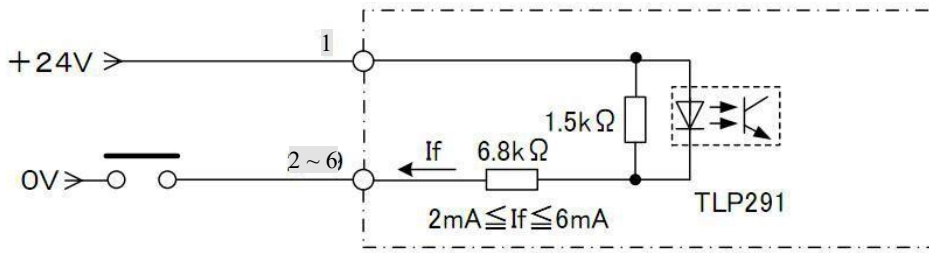
2.1指令脉冲输入回路 (差分驱动)



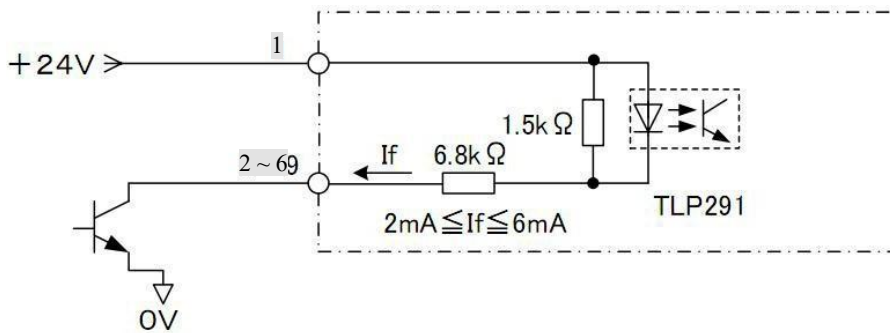
2.2 脉冲输入回路(集电极)



2.3 传感器、数字输入回路（接点）

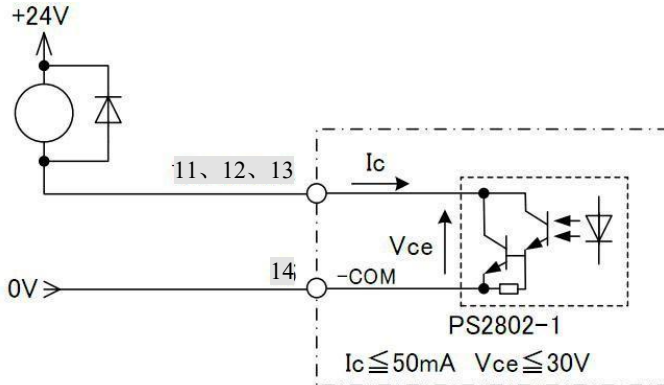


2.4 传感器、数字输入回路（集电极输出）



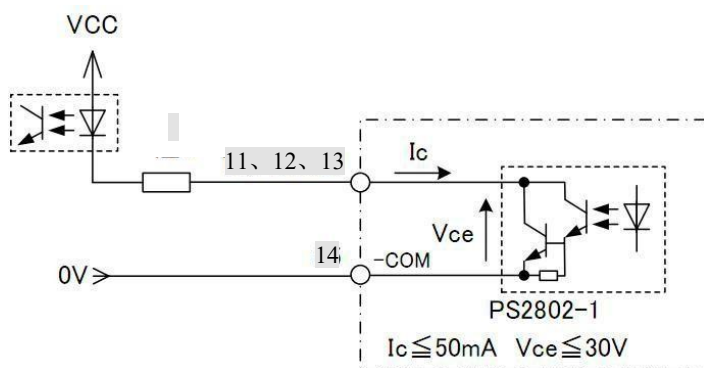
3 【输出回路图】

3.1 数字输出回路(继电器连接)

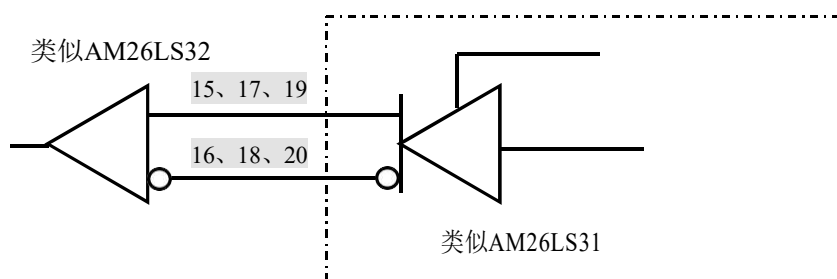


注意：继电器连接时，要求在继电器两端接二极管（如 1N4000 系列）

3.2 数字输出回路(光耦连接)







3.3 差分输出回路(编码器输出)



编码器输出无光耦隔离，上电前请再次确认接线是否正确、有无短路情况，避免引入端口上的 24V 电源，损坏上位机和驱动器。

4 【LED指示灯】

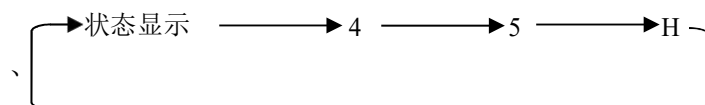
4.1 状态显示

显示	说明
	电机旋转显示 电机旋转时灯亮，停止时灯灭
	设备使能状态 设备使能灯亮，设备失能灯灭
	指令输入中显示 指令输入中灯亮
	CONNECT 中显示 CONNECT 中灯亮

4.2 站点号显示

站点号逐字显示，以H 结束，CONNECT 连接成功后只显示状态

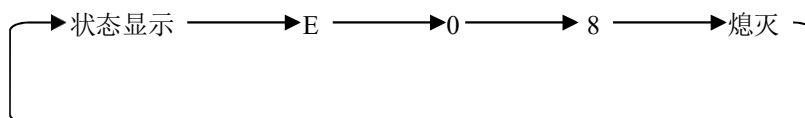
例：站点号：45H



4.3 报警显示

报警码逐字并闪烁显示，以E 结束

例：报警码E8



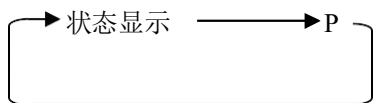
功能	报警码	报警/警告	说明
通信超时	报警	8	通讯周期在通讯时异常
备用	报警	9	备用
电机过流	报警	10	电机相电流过流或驱动器故障
电机缺相	报警	11	电机没接
备用	报警	12	备用
欠压	报警	13	电源输入小于 18V
过压	报警	14	电源输入大于 85V

过热	报警	15(FH)	驱动器散热器温度达到 85°C以上
速度过高	报警	16(10H)	设置速度超过最大允许转速
EEM 出错	报警	17(11H)	CPU 存储数据异常
过载	报警	18(12H)	制动电阻故障
过载	报警	19(13H)	编码器位置超差
备用	报警	20(14H)	备用
内部通信异常	报警	21(15H)	驱动器内部通信异常
读数据异常	报警	22(16H)	读取Flash 数据时出现异常
急停	报警	23(17H)	输入端口触发急停信号
超速错误	报警	24(18H)	电机运转速度超过系统最大值
位置超差	报警	25(19H)	位置超差
电流过载	报警	26(1AH)	电流过载
编码器错误	报警	27(1BH)	编码器信号接收错误
EEPROM异常	警告	256(100H)	EEPROM数据读取异常
母线电压异常	警告	512(200H)	母线电压不稳定
急停	警告	1024(400H)	急停
正限位	警告	2048(800H)	在正限位上
负限位	警告	4096(1000H)	在负限位上
回原失败	警告	8192(2000H)	回原点失败

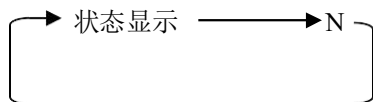
4.4 超程显示

发生超程时显示如下：

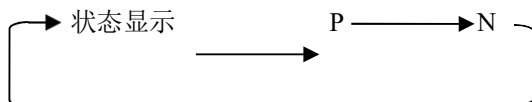
a、正转侧超程 (P-OT)



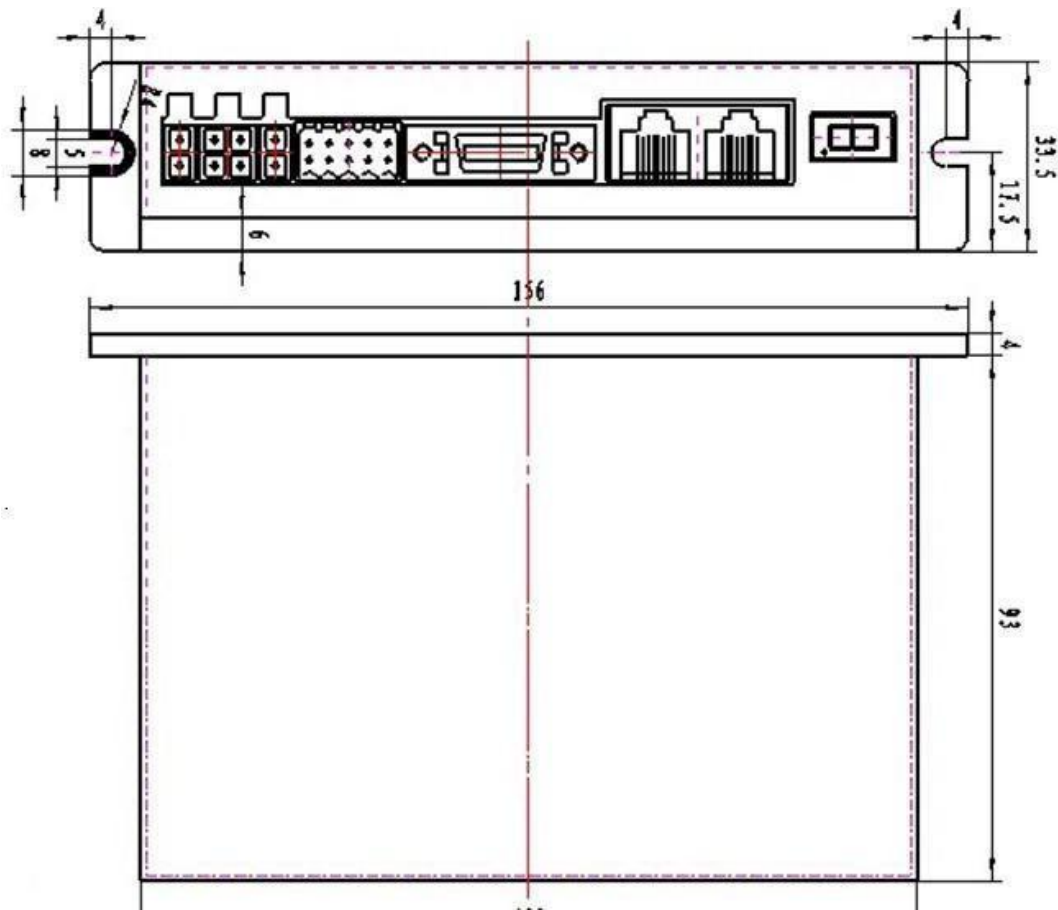
b、反转侧超程 (N-OT)



c、正转侧反转侧超程均发生



5 【外形尺寸】



6 【控制参数】

6.1 控制器基本状态

adr	word	内容	详述	范围/单位				
0100	1	电机电流	电机实时电流值	0.1%A				
0101	1	输入电压	当前输入电压	1%V				
0104	2	设置细分	设置细分值	ppr				
0106	1	脉冲方式	1 为脉冲+方向模式、2 为双脉冲模式	1-2				
0108	1	故障代码	报警时代码，内容见 1-2，显示“0”为无故障	-				
0109	1	运行状态	驱动器运行状态，1脱机，2停止，3运行	-				
0110	1	硬件版本	驱动器硬件版本	-				
0111	1	软件版本	驱动器软件版本	-				
0117	2	当前位置	目标位置	pulse				
0119	1	实际转速显示	-	0.01rps				
0126	1	实际位置	运行实时位置	pulse				
0174	1	IO 选择多段运行段落	-	-				
0176	1	多段编写出错No	-	-				
0178	1	多段运行No	-	-				
0135	1	输入端口状态	数据位	Bit7	Bit1	Bit0	
			输入端口	IN7	IN2	IN1	
0136	1	输出端口状态	数据位	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0	
			输出端口	OUT4	OUT3	OUT2	OUT1	

6.2 基本参数设置

adr	word	内容	详述	范围/单位
0201	1	电机方向切换	选择电机运行方向	0~1
0213	1	半流比例	停止电流比例（开环模式有效）	10%~120%
0217	1	电机控制模式	0: 开环 1: 闭环 默认: 1	0~1
0224	1	角度滤波	值越小，电机运行越平滑，但延迟也越高	1~700
0234	1	数字滤波	输入脉冲的滤波系数，值越大输入频响越低	1~15
0241	1	输入电流	设置电流	100~4500 0.1A~4.5A
0242	2	设置细分	每圈脉冲数	200~102400 ppr
0244	1	脉冲方式	1: 脉冲+方向模式 2: 双脉冲模式	1~2
0245	1	半流时间	电机停止运行后进入半流状态的延时时间（开环模式有效）	1~32767 ms
0283	1	正向力矩设定值百分比	力矩模式下 力矩=输入电流（0241）*百分比（0283） 正向运行时，以设定力矩输出 默认值: 50	0~120 %
0284	1	反向力矩设定值百分比	力矩模式下 力矩=输入电流（0241）*百分比（0284） 反向运行时，以设定力矩输出 默认值: 50	0~120 %
0285	1	回原点力矩设定值百分比	力矩=输入电流（0241）*百分比（0285） 回原点方式为扭力回原点时，以设定力矩输出 默认值: 80	10~120 %
0286	1	力矩检测时间	力矩达到检测时间 默认值: 10	1~10000 ms

0287	1	力矩模式运行速度	力矩模式下 已设定速度向前运行，扭力到达停止	-5000~5000 0.01~20rps
0296	1	运行模式选择	0: 外部脉冲 1: 内部脉冲 5: 扭力模式 6: 位置下压模式 默认: 0 注: 功能修改后需断电重启	0~6
0298	1	通讯地址	默认: 1	1~255
0299	2	通讯波特率	默认: 19200	1600~115200

6.3 闭环参数设置

adr	word	内容	详述	范围/单位
0246	1	编码器分辨率	分辨率=编码器线数x 4	200~65535
0247	2	到位脉冲宽度	到达目标位置接近距离，输出到位信号 默认: 0	1~1000 编码器分辨率
0251	1	速度环Kp	速度环Kp	0~30000
0252	1	速度环Ki	速度环Ki	0~30000
0255	1	位置环Kp	位置环Kp	0~30000
0258	1	位置超差阈值	以编码器分辨率为单位	0~30000 编码器分辨率

6.4 控制用参数

adr	word	内容	详述	范围/单位
0301	1	启动频率	默认: 100	1~2000 0.01~20rps
0302	1	停止频率	默认: 100	1~2000 0.01~20rps
0303	1	加速度	默认: 100	5~10000 rps ²
0304	1	减速度	默认: 100	5~10000 rps ²
0305	1	回原点模式	回原点模式, 0: 顺时针回原点 1: 逆时针回原点 2: 正限位回原点 3: 反限位回原点 6: 正向扭力回原点 7: 反向扭力回原点 8: 顺时针Z脉冲回原点 9: 逆时针Z脉冲回原点 默认值: 0	0~9
0306	1	定长运行速度	默认: 1000	1~5000 0.01~50rps
0307	1	速度模式运行速度	速度模式时, 运行方向与速度方向一致默认: 1000	-5000~5000 -50~50rps
0308	1	点动运行速度	默认: 1000	1~5000 0.01~50rps
0309	1	回原点运行速度	默认: 1000	1~5000 0.01~50rps
0310	1	回原点蠕动速度	碰到原点后运行速度 默认: 1000	1~5000 0.01~50rps
0311	2	回原点偏移量	默认: 0	-2000000000~ 2000000000 pulse

0313	2	输出脉冲	运行行程 绝对位置模式：运行到指定位置 相对位置模式：运行设定偏移量行程默认：0	-2000000000~2000000000 pulse
0317	2	正软限位	默认：2000000000 注：回原点过程中无效	-2000000000~2000000000 pulse
0319	2	负软限位	默认：-2000000000 注：回原点过程中无效	-2000000000~2000000000 pulse
0321	2	设置当前位置	默认：0	-2000000000~2000000000 pulse
0323	1	控制命令	0：空 1、绝对运行，运行到设定距离，运行方向由距离正负确定，速度正负值无效，在运行过程中修改目标位置有效 2、相对运行，以设定距离和运行速度运行，运行方向由距离正负确定，速度正负值无效，在运行过程中修改运动距离无效 3、速度模式 4、正向点动 5、反向点动 6、减速停止 7、急停	0~29
			8、设定当前位置，只有在电机停止时才可以设置 12、回原点 13、报警清除 14：多段数据校验 15：多段数据保存 16：多段数据开始 17：多段数据暂停 18：多段数据结束默认：0	
0324	1	内部控制开关	bit0:使能正向软限位功能。 bit1:使能反向软限位功能。 bit3-4:为00时，通信命令选择多段数据。 为01时，多段IO选择相应段落并执行为10时，多段IO按二进制组合选择相应段落，由多段开始IO触发执行。 默认：0	0-65535
0327	1	多段段落个数	默认：1	1~32
0328	1	多段选择	默认：0 注：若IO端口配置多段选择功能，以IO配置多段选择优先	0~31

*注1：EEPROM 写入次数有限制（最大100万次）

*注2：除黄色标出参数不自动保存EEPROM，其它参数均自动保存EEPROM

6.5 输入指定

adr	word	内容	详述	范围/单位
0400	1	IN1 功能选择	0: 空 1、绝对运行，运行到设定距离，运行方向由距离正负确定，速度正负值无效，在运行过程中修改目标位置有效 2、相对运行，以设定距离和运行速度运行，运行方向由距离正负确定，速度正负值无效，在运行过程中修改运动距离无效 3、速度模式 4、正向点动 5、反向点动 6、减速停止 7、急停 8、设定当前位置，只有在电机停止时才可以设置 9、正限位 10、负限位 11: 原点信号 12、回原点 13、报警清除 14: 多段数据校验 15: 多段数据保存 16: 多段数据开始 17: 多段数据暂停 18: 多段数据结束 20、使能 25: IO 端口配置多段选择Bit0 26: IO 端口配置多段选择Bit1 27: IO 端口配置多段选择Bit2	0~30
			28: IO 端口配置多段选择Bit3 29: IO 端口配置多段选择Bit4 默认: 0	
0401	1	IN2 功能选择	设置内容同IN1(默认值:0)	0~30
0402	1	IN3 功能选择	设置内容同IN1(默认值:0)	0~30
0403	1	IN4 功能选择	设置内容同IN1(默认值:0)	0~30
0404	1	IN5 功能选择	设置内容同IN1(默认值:0)	0~30
0405	1	IN6 功能选择 (CCW 端口)	设置内容同IN1(默认值:0) (外部脉冲时，端口功能失效)	0~30
0406	1	IN7 功能选择 (CW 端口)	设置内容同IN1(默认值:0) (外部脉冲时，端口功能失效)	0~30
0429	1	通用数字输入逻辑		
0410	1	伪通讯设定IN1	0: OFF (初始值 0) 1: ON (触发IN1 配置的动作)	0~1
0411	1	伪通讯设定IN2	0: OFF (初始值 0) 1: ON (触发IN1 配置的动作)	0~1
0412	1	伪通讯设定IN3	0: OFF (初始值 0) 1: ON (触发IN1 配置的动作)	0~1
0413	1	伪通讯设定IN4	0: OFF (初始值 0) 1: ON (触发IN1 配置的动作)	0~1
0414	1	伪通讯设定IN5	0: OFF (初始值 0) 1: ON (触发IN1 配置的动作)	0~1
0415	1	伪通讯设定IN6	0: OFF (初始值 0) 1: ON (触发IN1 配置的动作) (外部脉冲时，伪通讯端口功能失效)	0~1

0416	1	伪通讯设定IN7	0: OFF (初始值 0) 1: ON (触发IN1 配置的动作) (外部脉冲时, 伪通讯端口功能失效)	0~1
------	---	----------	---	-----

6.6 输出指定

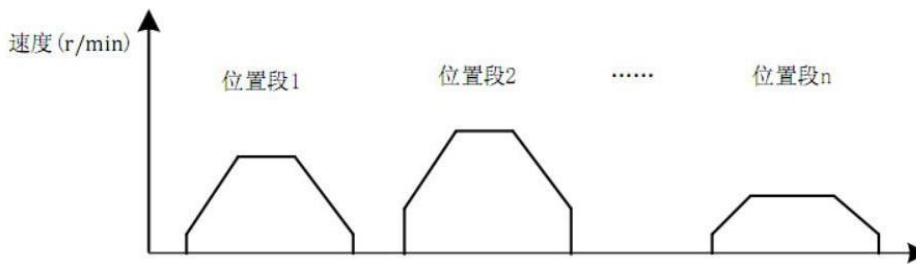
adr	word	内容	详述	范围/单位										
0420	1	OUT1 功能选择	100: 通用端口 101: 报警输出功能: 无报警时有输出信号, 有报警时无输出信号。 102: 到位信号 103: 使能控制输出: 脱机时有输出信号, 使能时无输出信号。 104: 运行状态 105: 力矩到达 106: 指令完成 (默认值: 101)	100~104										
0421	1	OUT2 功能选择	设置内容同OUT 1(默认值:100)	100~104										
0422	1	OUT3 功能选择	设置内容同OUT 1(默认值:100)	100~104										
0423	1	OUT 4 功能选择	设置内容同OUT 1(默认值:100)	100~104										
0428	1	通用数字输出控制	输出端口功能选择 100 <table border="1" style="margin-left: 20px;"> <tr> <td>数据位</td> <td>Bit3</td> <td>Bit2</td> <td>Bit1</td> <td>Bit0</td> </tr> <tr> <td>输出端口</td> <td>OUT4</td> <td>OUT3</td> <td>OUT2</td> <td>OUT1</td> </tr> </table>	数据位	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0	输出端口	OUT4	OUT3	OUT2	OUT1	
数据位	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0										
输出端口	OUT4	OUT3	OUT2	OUT1										
0430	1	数字输出逻辑	对应输出端口逻辑 <table border="1" style="margin-left: 20px;"> <tr> <td>数据位</td> <td>Bit3</td> <td>Bit2</td> <td>Bit1</td> <td>Bit0</td> </tr> <tr> <td>输出端口</td> <td>OUT4</td> <td>OUT3</td> <td>OUT2</td> <td>OUT1</td> </tr> </table>	数据位	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0	输出端口	OUT4	OUT3	OUT2	OUT1	
数据位	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0										
输出端口	OUT4	OUT3	OUT2	OUT1										

7 【多段位置模式】

多段地址范围 1024~1536, 最多可设置 256 个数多多段命令格式

命令码	word	内容	详述	范围/单位
1	2	绝对运行	参数 1: 运行位置 默认: 0	-2147483647~ 2147483647 pulse
2	2	相对运行	参数 1: 运行距离 默认: 0	-2147483647~ 2147483647 pulse
51	1	启动速度	默认: 100	1~2000 0.01~20rps
53	1	停止速度	默认: 100	1~2000 0.01~20rps
54	1	定长速度	默认: 1000	1~5000 0.01~50rps
61	1	加速度	默认: 100	5~10000 rps ²
62	1	减速度	默认: 100	5~10000 rps ²
65	2	等待跳转	A (高8位) / B (低8位) / C (低16位), A: 固定为 0, B: 跳转地址; C: 等待时间	-
66	2	跳转序列	A (高16位) / B (低16位), A: 循环次数, B: 跳转地址	-
100	1	多段结束	每个段落结束都需以结束码作为结束标志	-

多段位置模式功能是将多个位置段按一定顺序组合起来, 通过外部IO 信号触发运动, 完成一系列位置段动作的一种工作方式。该功能可看作是位置模式的多段组合, 用户可以将若干段位置段的描述参数如加减速, 脉冲数等 事先存储于EEPROM 中, 需要使能这些位置段时只需提供一个触发信号即可完成工作, 其工作过程描述如下图所示。



多段位置工作模式

端口选择对应多段

Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0	位置段
0	0	0	0	0	1
0	0	0	0	1	2
0	0	0	1	0	3
0	0	0	1	1	4
...
1	1	1	0	1	30
1	1	1	1	0	31
1	1	1	1	1	32

IO 选择端口

1、 输入端口配置多段选择功能 25~29: IO 端口配置多段选择 Bit0~ Bit4

输入端口配置多段开始功能 15: 多段数据开始2、

端口选择对应多段

例: IN1 端口功能配置 25, Bit0

IN3 端口功能配置 26, Bit1

可根据需求配置IN1~ IN7 功能

IN3 Bit1	IN1 Bit0	位置段
0	0	1
0	1	2
1	0	3
1	1	4

注: 表格中“1”表示有效保持信号,段落选择信号需提前开始信号 20ms 以上时间完成

