



深圳市雷赛控制技术有限公司
SHENZHEN LEADSHINE CONTROL TECHNOLOGY CO.,LTD

EM32DX-C2 IO 扩展模块

用户使用手册

Version 2.0

2017 年 8 月 14 日

©Copyright 2017 Leadshine Technology Co., Ltd.

All Rights Reserved.

本手册版权归深圳市雷赛控制技术有限公司所有，未经本公司书面许可，任何人不得翻印、翻译和抄袭本手册中的任何内容。

本手册中的信息资料仅供参考。由于改进设计和功能等原因，雷赛公司保留对本资料的最终解释权，内容如有更改，恕不另行通知。



调试机器要注意安全！用户必须在机器中设计有效的安全保护装置，在软件中加入出错处理程序。否则所造成的损失，雷赛公司没有义务或责任负责。

目 录

第 1 章	产品概述	4
1.1	产品简介	4
1.2	产品特点	4
1.3	技术规格	5
1.4	安装使用	6
第 2 章	产品外观及硬件接线	7
2.1	产品外观	7
2.2	接口分布及引脚定义	8
2.2.1	接口 X1、X2 引脚定义	9
2.2.2	接口 X3、X4 引脚定义	9
2.2.3	接口 X5、X6 引脚定义	10
2.2.4	开关 S1 定义	11
2.2.5	开关 S2 定义	11
2.2.6	开关 S3 定义	12
2.2.7	指示灯定义	12
2.3	接口电路	12
2.3.1	通用数字输入信号接口 INPUT	12
2.3.2	通用数字输出信号接口 OUTPUT	13
第 3 章	对象字典	15
3.1	通用参数	15
3.2	制造商参数	16
3.3	制造商参数的保存	17
3.4	指示灯状态	18
3.5	错误码及处理	19
第 4 章	使用案例	21
4.1	IEC 示例	21
4.1.1	硬件连接	21
4.1.2	添加主站	22
4.1.3	添加管理器	23
4.1.4	主从站配置	25
4.1.5	应用示例	27
4.2	BASIC 示例	28
4.2.1	硬件连接	28



4.2.1 添加模块-----	29
4.2.3 应用例程-----	32

第 1 章 产品概述

1.1 产品简介

雷赛 EM32DX-C2 IO 扩展模块是一款基于 ASIC 技术的高性能，高可靠的 CAN 总线 I/O 模块，模块包含 16 点输入 16 点输出，其输入输出均采用光电隔离和滤波技术，可以有效隔离外部电路的干扰，以提高系统的可靠性。

EM32DX-C2 主要用于与雷赛公司支持 CANopen 总线通讯的控制器和支持 CANopen 总线的控制卡配套使用。

1.2 产品特点

- ① 16 路通用输入：提供光电隔离、抗干扰滤波。
- ② 16 路通用输出：提供光电隔离、抗干扰滤波。
- ③ 内部 24V 隔离电源，具有直流滤波器。

1.3 技术规格

EM32DX-C2 IO 扩展模块的主要规格指标如下：

表 1.1 EM32DX-C2 规格指标

输入特性		输出特性	
IO 端子排		IO 端子排	
输入通道数	16 路	输出通道数	16 路
指示灯	ERROR/RUN/POWER	指示灯	ERROR/RUN/POWER
输入类型	低电平输入有效	输出类型	漏型输出，低电平有效
输入电压	21~27V DC	负载电压	21~27V DC
额定输入电压	24V DC	输出电流	300mA/通道
最大连续电压	30V DC	漏电流	最大 8uA/通道
浪涌	35V DC, 500ms	浪涌电流	2A, 100ms
导通电流	≥4.2mA(15V) 典型值 6.9 mA(24V)		
关断电流	≤1.2mA(5V)		
光隔离	500V AC, 1 Minute	光隔离	500V AC, 1 Minute
隔离组数	16 组，单独隔离/通道	隔离组数	16 组，单独隔离/通道
运行环境			
环境温度	水平安装：0 ~ 55 ℃		
	垂直安装：0 ~ 45 ℃		
相对湿度	95% 无凝结		
运输/存储环境			
运输/存储温度	-20 ~ 70 ℃		
自由落体 EN60068-2-32	0.3 m, 5 次，产品包装		
相对湿度	95% 无凝结		
电磁兼容性			
静电放电 EN 61000-4-2	±8 kV, 对所有表面的空气放电 ±4 kV, 对暴露导电表面的接触放电		
快速瞬变脉冲 EN 61000-4-4	±2 kV, 5 kHz, 到交流和直流系统电源的耦合网络 ±2 kV, 5 kHz, 到 I/O 的耦合夹		

1.4 安装使用

雷赛 EM32DX-C2 IO 扩展模块，提供两种定位安装方式，具体方式如下：

- (1) 螺钉固定，模块的左上角和右下角有两个螺钉孔位，模块可以通过螺钉固定；
- (2) 导轨固定，模块底部有导轨安装槽，模块可以直接安装在导轨上。

EM32DX-C2 IO 扩展模块具体结构尺寸如图 3.1 所示：

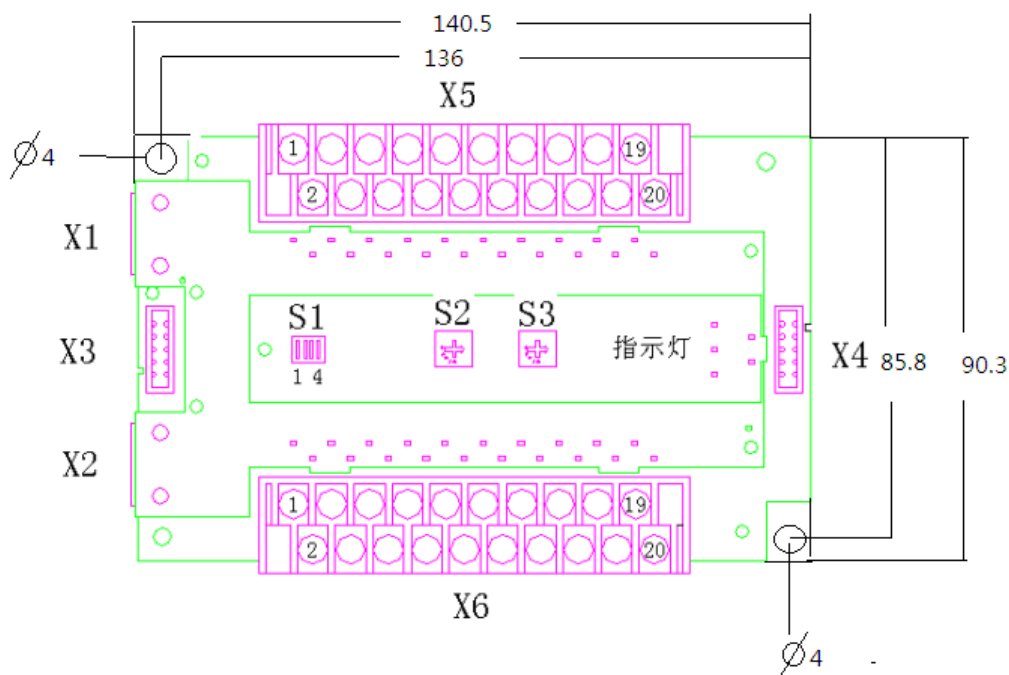


图 3.1 EM32DX-C2 IO扩展模块模块结构尺寸图

第 2 章 产品外观及硬件接线

2.1 产品外观

EM32DX-C2 IO 扩展模块提供 16 路输入接口、16 路输出接口、带有两个立式扩展口、模块波特率拨码开关、模块站号拨码开关和终端电阻选择开关等，产品外观如图 2.1 所示：



图 2.1 EM32DX-C2 IO模块外观图

2.2 接口分布及引脚定义

EM32DX-C2 IO 扩展模块硬件接口分布如图 2.2 所示。其接口定义，如表 2.1 所示

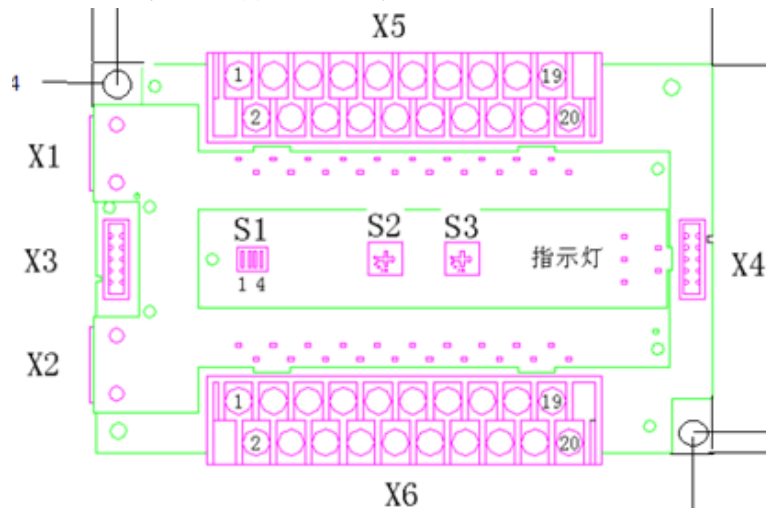


图 2.2 EM32DX-C2 IO 模块硬件接口图

表 2.1 接口功能简述

名称	功能介绍
X1、X2	远程 CAN 总线接口
X3、X4	本地 CAN 总线接口
X5、X6	IO 接线端子
S1	RUN/STOP、终端电阻选择开关
S2	CAN 总线波特率选择开关
S3	CAN 地址选择开关

2.2.1 接口 X1、X2 引脚定义

接口 X1、X2 是 CAN 总线接口，采用 RJ45 端子。

其引脚号和信号对应关系见表 2.2 所示：

表 2.2 接口X1、X2 引脚号和信号关系表

序号	名称	说 明
1	CAN_H	Signal+
2	CAN_L	Signal-
3	CAN_GND	信号参考地
4	NC	保留
5	NC	保留
6	CAN_SHELD	屏蔽线
7	CAN_GND	信号参考地
8	CAN_VCC	

2.2.2 接口 X3、X4 引脚定义

接口 X3、X4 是 CAN 总线接口，采用 IDC10 端子,端子间距 2.0mm。

其引脚号和信号对应关系见表 2.3 所示：

表 2.3 接口X3、X4 引脚号和信号关系表

序号	名称	说 明
1	NC	保留
2	GND	内部地
3	CAN_L	Signal-
4	CAN_H	Signal+
5	CAN_GND	信号参考地
6	NC	保留
7	NC	保留
8	CAN_5V	CAN_5V
9	NC	保留
10	NC	保留

2.2.3 接口 X5、X6 引脚定义

接口 X5、X6 是通用 I/O 信号的接口，其插座接口定义表 2.4、2.5 所示：

表 2.4 X5 引脚号和信号关系表

脚号	名称	功 能	脚号	名称	功 能
1	VDD	外部 24V	2	EGND	外部地
3	EGND	外部地	4	EGND	外部地
5	IN01	输入 IN1	6	IN00	输入 IN00
7	IN03	输入 IN3	8	IN02	输入 IN02
9	IN05	输入 IN5	10	IN04	输入 IN04
11	IN07	输入 IN7	12	IN06	输入 IN06
13	IN09	输入 IN9	14	IN08	输入 IN08
15	IN11	输入 IN11	16	IN10	输入 IN10
17	IN13	输入 IN13	18	IN12	输入 IN12
19	IN15	输入 IN15	20	IN14	输入 IN14

表 2.5 X6 引脚号和信号关系表

脚号	名称	功 能	脚号	名称	功 能
1	VDD	外部 24V	2	EGND	外部地
3	EGND	外部地	4	EGND	外部地
5	OUT 00	输出 OUT00	6	OUT 01	输出 OUT01
7	OUT 02	输出 OUT02	8	OUT 03	输出 OUT03
9	OUT 04	输出 OUT04	10	OUT 05	输出 OUT05
11	OUT 06	输出 OUT06	12	OUT 07	输出 OUT07
13	OUT 08	输出 OUT08	14	OUT 09	输出 OUT09
15	OUT 10	输出 OUT10	16	OUT 11	输出 OUT11
17	OUT 12	输出 OUT12	18	OUT 13	输出 OUT13
19	OUT 14	输出 OUT14	20	OUT 15	输出 OUT15

备注：

X5 的 IO1~IO16 对应 16 路输入， X6 的 IO17~IO32 对应 16 路输出。

2.2.4 开关 S1 定义

开关 S1 为 4 位拨码开关，通过设置开关 ON、OFF 实现相关控制。

图 3.2 为拨码开关的示意图。

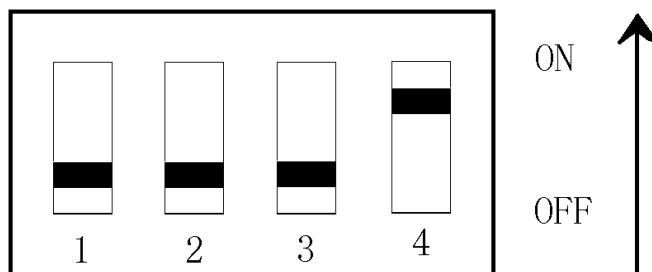


图 2.3 拨码开关示意图

开关 S1 是模块的 RUN/STOP 和终端电阻选择开关，其中第一位设置 RUN/STOP，第四位设置终端电阻，如表 3.6 所示。

表 2.6 S1 拨码位置定义

序号	开关状态	定义
1	ON	RUN
	OFF	STOP
2	ON	保留
	OFF	保留
3	ON	保留
	OFF	保留
4	ON	终端电阻连接
	OFF	终端电路断开

2.2.5 开关 S2 定义

开关 S2 为 CAN 总线波特率选择开关，具体含义如表 2.7

表 2.7 S2 拨码位置定义

S2 数值	波特率
0	1M
1	500K
2	250K
3	125K
其他	无效

2.2.6 开关 S3 定义

开关 S3 为 CAN 总线地址（节点号）选择开关，其旋钮可设置为 1 到 9，分别代表从站的节点号为 1 到 9。非 1 至 9 的节点号，系统报错，不能正常初始化。

2.2.7 指示灯定义

EM32DX-C2 模块表面有 5 个指示灯，分别为 POWER 电源指示灯，RUN 运行指示灯、ERROR 错误指示灯、LINK 连接指示灯和 COM 通信指示灯。

2.3 接口电路

2.3.1 通用数字输入信号接口 INPUT

模块为用户提供了最多 32 路通用数字输入信号，用于开关信号、传感器信号或其它信号的输入。其接口电路加有光电隔离元件，可以有效隔离外部电路的干扰，以提高系统的可靠性。

通用数字输入信号接口原理图如图 3.3 所示：

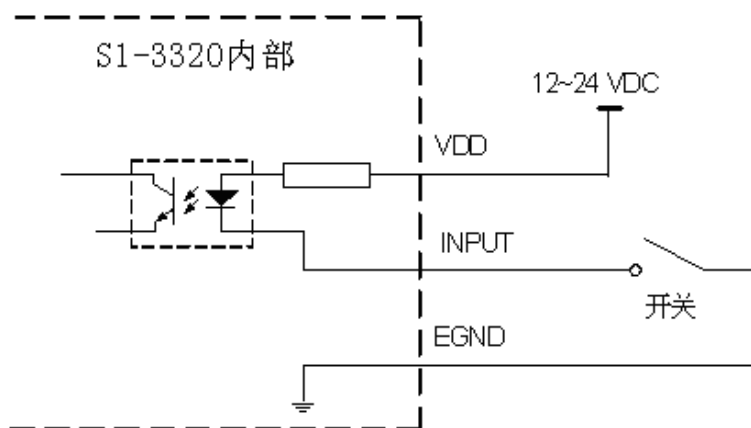


图 2.4 INPUT 信号输入原理图

2.3.2 通用数字输出信号接口 OUTPUT

模块为用户提供了最多 32 路通用数字输出信号，由 MOS 管驱动，单路输出电流可达 0.5A 可用于对继电器、电磁阀、信号灯或其它设备的控制。其接口电路都加有光电隔离元件，可以有效隔离外部电路的干扰，提高了系统的可靠性。输出电路采用 OD 设计，上电默认 MOS 管关断。

模块通用数字输出信号控制常用元器件的接法如下：

(1) 通发光二极管

通用数字输出端口控制发光二极管时，需要接一限流电阻 R，限制电流在 10ma 左右，电阻值大约在 2K 到 5K 左右，根据使用的电源来选择，电压越高，使用的电阻值越大些。原理图如图 3.4 所示：

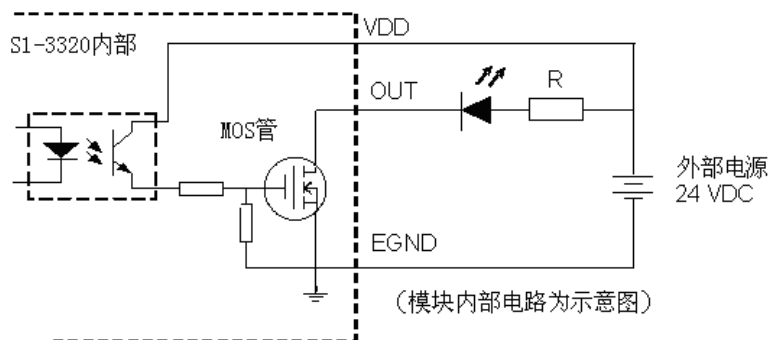


图 2.5 输出口接发光二极管

(2) 灯丝型指示灯：

通用数字输出端口控制灯丝型指示灯时，为提高指示灯的寿命，需要接预热电阻 R，电阻值的大小，以电阻接上后输出口无输出时，灯不亮为原则。原理图如图 3.5 所示：

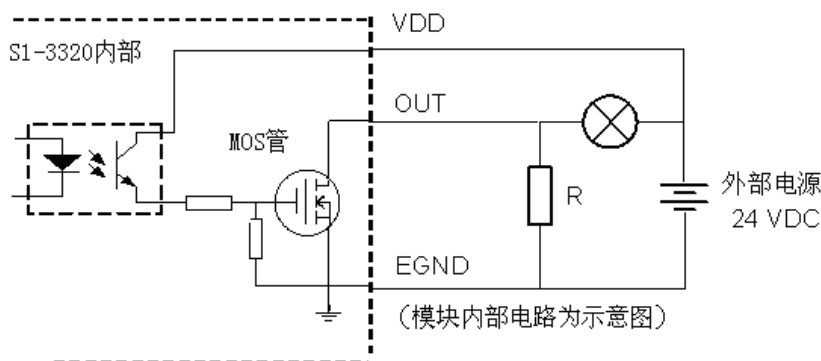


图 2.6 输出口接灯丝型指示灯

(3) 小型继电器：

继电器为感性负载，当继电器突然关断时，其电感会产生一个很大的反向电压，有可能击穿输出 MOS 管，模块内输出口有续流二极管，以保护输出口 mos 管。继电器接线图如图 3.6 所示：

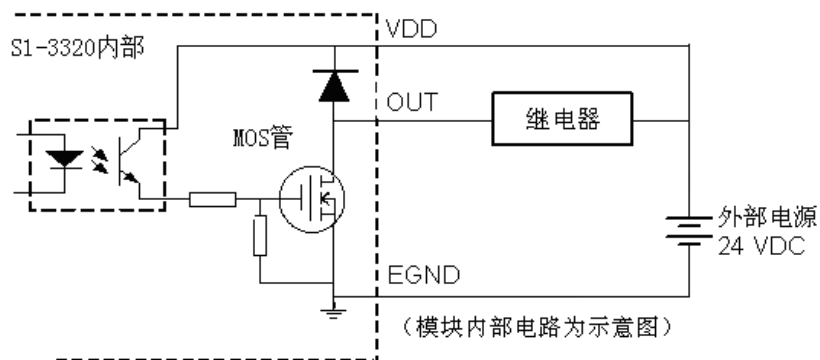


图 2.7 接小型继电器的原理图

注意： 在使用通用数字输出端口时，切勿把外部电源直接接至通用数字输出端口上，否则，会损坏 MOS 管。

第 3 章 对象字典

3.1 通用参数

索引	子索引	名称	数据类型	访问属性	描述
1000H	00H	Device type	Unsigned32	ro	Device type and profile (设备类型) 初始值: 0xF0191
1001H	00H	Error register	Unsigned8	ro	Error register (错误寄存器) 初始值: 0x00
1003H		Predefined error field	Unsigned8	rw	
	00H	Number of errors	Unsigned8	rw	Number of error (设备当前出现的错误个数)
	01H-04H	Error field	Unsigned32	ro	Error number (错误码)
1005H	00H	COB-ID SYNC	Unsigned32	rw	Identifier of the synchronization object
1006H	00H	Sync time	Unsigned32	rw	Sync time (同步报文的周期)
1007H	00H	Sync window length	Unsigned32	rw	Time window for synchronous PDOs in μ S (同步 PDO 的窗口时间)
1008H	00H	Mfg. device name	Vis String8	ro	Manufacturer's designation 初始值: CANopen Slave mPLC IO
1009H	00H	Mfg. hardware version	Vis String8	ro	Hardware version 初始值: V1.01
100AH	00H	Mfg. software version	Vis String8	ro	Software version 初始值: V1.01
100CH	00H	Guard time	Unsigned16	rw	Time span for Node Guarding [ms] (节点保护时间)
100DH	00H	Life time factor	Unsigned8	rw	Repeat factor for Node Guarding
1010H		Store parameters	Unsigned32		Store parameters (保存参数)
	00H	Largest sub-index	Unsigned8	ro	Largest sub-index supported \gg 04h
	01H	Save all parameters	Unsigned32	rw	Save all parameters (保存所有参数)
	02H	Save communication	Unsigned32	rw	Save Communication Parameters (保存通讯参数)
	03H	Save application	Unsigned32	rw	Save Application Parameters (保存应用参数)
	04H	Save manufacturer	Unsigned32	rw	Save Manufacturer Parameters (保存制造商参数)
1011H		Restore defaults	Unsigned32		Restore defaults as group
	00H	Largest sub-index	Unsigned8	ro	Largest sub-index supported \gg 04h
	01H	Restore all defaults	Unsigned32	rw	Restore all defaults
	02H	Restore communication	Unsigned32	rw	Restore Communication defaults

	03H	Restore application	Unsigned32	rw	Restore Application defaults
	04H	Restore manufacturer	Unsigned32	rw	Restore Manufacturer defaults
1014H	00H	COB-ID EMCY	Unsigned32	rw	80h + Node ID (紧急报文的COB-ID)
1017H	00H	Producer Heartbeat Time	Unsigned16	rw	Time interval for producer Heartbeat(心跳报文时间)
1018H		Identity		ro	(设备信息)
	00H	Largest sub-index	Unsigned8	ro	Largest sub-index supported »04h
	01H	Vendor ID	Unsigned32	ro	Vendor ID 初始值: 0x00000331
	02H	Product code	Unsigned32	ro	Product code 初始值: 0x00000011
	03H	Revision number	Unsigned32	ro	Revision number
	04H	Serial number	Unsigned32	ro	Serial number 初始值: 0x00000001

3.2 制造商参数

索引	子索引	名称	数据类型	访问属性	描述
2000H	00H	P-00	Unsigned32	rw	设置CAN总线的波特率, 该参数设置后, 需要重新上电启动才能生效, 若设置的数据为非允许值, 则强制设置为1000000。 参数允许值: 1000000、800000、500000、250000、125000、100000、50000、20000 该参数值, 建议用户不要修改。
2001H	00H	P-01	Unsigned32	rw	保留
2002H	00H	P-02	Unsigned32	rw	保留
2003H	00H	P-03	Unsigned32	rw	保留
2004H	00H	P-04	Unsigned32	rw	保留
2005H	00H	P-05	Unsigned32	rw	保留
2006H	00H	P-06	Unsigned32	rw	保留
2007H	00H	P-07	Unsigned32	rw	保留
1400H		RPDO1 parameter			1st receive PDO parameter (第一个接收PDO参数)
	00H	Largest sub-index	Unsigned8	ro	Largest sub-index supported »05h(最大子索引个数-5个)
	01H	COB-ID used	Unsigned32	rw	COB-ID used: 200h + Node ID (PDO的COB-ID号)
	02H	Transmission type	Unsigned8	rw	Default type = 1 (synchronous)(传输类型)
	03H	Inhibit time	Unsigned16	rw	Default = 0 (禁止时间)

	05H	Event timer	Unsigned16	rw	Default = 0 (时间时间)
1600		RPDO1 mapping parameter			PDO mapping for RPDO1, settings (第一个PDO的映射参数)
	00H	# of mapped objects	Unsigned8	rw	Number of mapped objects, range 1 – 64 (映射对象个数)
	01H-08H	Application Objects	Unsigned32	rw	R_PDO1 mapping applicatiopn objects (第一个接收PDO的映射应用对象)
1800H		TPDO1 parameter			1st transmit PDO parameter (第一个发送PDO参数)
	00H	COB-ID used	Unsigned8	ro	Largest sub-index supported » 05h (最大子索引个数5个)
	01H	COB-ID used	Unsigned32	rw	COB-ID used: 180h + Node ID (PDO的COB-ID号)
	02H	Transmission type	Unsigned8	rw	Default type = 1 (synchronous) (传输类型)
	03H	Inhibit time	Unsigned16	rw	Default = 0 (禁止时间)
	05H	Event timer	Unsigned16	rw	Default = 0 (事件时间)
1A00H		TPDO1 mapping parameter			PDO mapping for TPDO1, settings (第一个发送PDO的映射参数)
	00H	# of mapped objects	Unsigned8	rw	Number of mapped objects, range 1 – 64 (映射参数个数)
	01-08H	Application Objects	Unsigned32	rw	T_PDO1 mapping applicatiopn objects (第一个发送PDO的映射应用参数)
6100H		read input 16-bit			(16位输入)
	00H		Unsigned8		number of entries
	01H		Unsigned16		IN16bit (用于保存16位输入值)
6300H		write output 16-bit			
	00H		Unsigned8		number of entries
	01H		Unsigned16		OUT16bit (用于保存16位输出值)

3.3 制造商参数的保存

修改制造商参数对象字典后，需要往 1010 索引 04 子索引（该子索引数据长度为 32）写入 0x01，这些参数参数才会保存至 flash 中，重新上电启动后，参数生效。

3.4 指示灯状态

LINK 连接指示灯：用于指示模块当前的 NMT 状态。RJ45 绿色指示灯与该灯状态一致。

ERROR 错误指示灯：用于指示模块的错误状态。RJ45 黄色指示灯与该灯状态一致。

指示灯变化最小时间为 200ms，循环闪烁周期如图 4.1 描述所示。

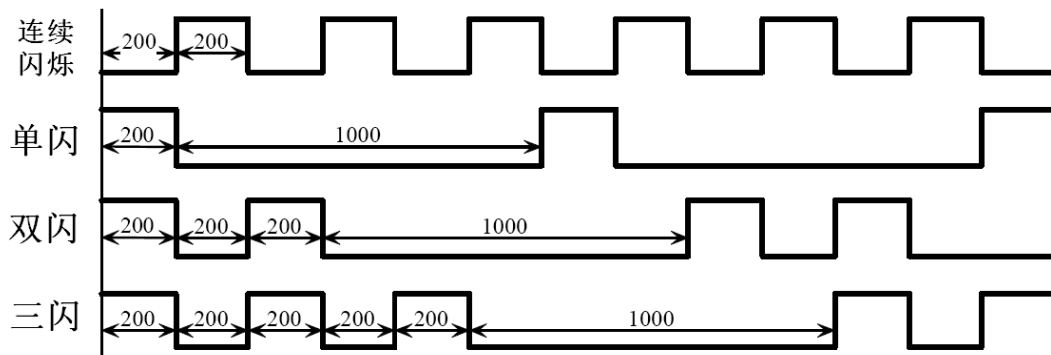


图 3.1 指示灯循环闪烁周期

LINK 连接指示灯循环闪烁描述如下表：

LINK 连接指示灯	设备状态	描述
常灭	设备初始化错误	错误状态结合错误指示灯
单闪	停止状态	设备处于 NMT 停止状态
连续闪烁	预操作状态	设备处于 NMT 预操作状态
常亮	操作状态	设备处于 NMT 操作状态

ERROR 错误指示灯循环闪烁描述如下表：

ERROR 错误指示灯	设备状态	描述
连续闪烁	设备初始化错误	设备硬件校验错误或设备软硬件不匹配
常灭	没有错误	
常亮	总线关闭	CAN 控制器处于关闭状态
单闪	CAN 警告限制	CAN 总线有错误发生，状态异常
双闪	错误控制事件发生	节点保护错误或心跳报文错误
三闪	设备初始化错误	初始化 CAN 协议错误
其他状态	设备初始化错误	连接指示灯常灭，错误指示灯快速非周期性闪烁，表示模块的主板与底座连接异常

指示灯错误状态的清除：

模块发生报警或错误后，错误指示灯会闪烁，清除设备的错误后，指示灯的状态不会自动清除，需要通过设置设备的 NMT 状态才能清除。

- 操作步骤：① 向模块发送 NMT 指令（命令字 128），设置模块为预操作状态；
② 向模块发送 NMT 指令（命令字 1），设置模块为运行状态。

3.5 错误码及处理

(1) 错误码描述

在对象字典的索引 1001H 和 1003H 用于保存错误相关信息。

索引	子索引	名称	数据类型	访问属性	描述
1001H	00H	Error register	Unsigned8	ro	Error register
1003H		Predefined error field	Unsigned8	rw	Number of error entries
	00H	Number of errors	Unsigned8	rw	Number of error entries
	01H-04H	Error field	Unsigned32	ro	Error number

索引 1001H: 错误寄存器，包含错误类型信息。若模块发生错误，该参数作为紧急报文的一部分，发送给主站。该参数的错误值意义如下表：

错误值	描述
00H	没有错误
01H	通用错误
11H	CAN 通讯错误
81H	制造商制定错误

索引 1003H: 用于存储当前的错误信息。

子索引 00H，用于表示当前存储的错误个数，本模块中，最大可以存储 4 个错误。

子索引 01H-04H，用于存储错误码，最新的错误码，总是存储在 01H 中，之前的错误码一次向下移动。错误码结构如下所示：

MSB			LSB
31	16	15	0
制造商指定信息		错误代码	

本模块的错误码如下表：

错误码	代码功能描述
0000H	没有错误
2310H	输出端口电流过大
3120H	主电压过低
8110H	CAN 报文过载
8120H	CAN 控制器处于被动错误模式
8130H	节点保护或心跳报文错误
8140H	CAN 控制器从关闭状态恢复
8210H	PDO 长度错误

(2) 错误码发送

当模块出现错误后，会通过紧急指示对象将错误码发送给主站。

一个紧急报文由 8 字节组成，格式如下：

COB-ID	Byte 0-1	Byte 2	Byte 3-7
0x080+Node_ID	错误代码	错误寄存器 (对象 0x1001)	制造商特定的错误 区域

(3) 错误码的清除

当模块的所有错误已经排除，需要将已经记录的错误码清除。

清除方法：向索引 1003H 的子索引 00H 中写入 0x00H，

第 4 章 使用案例

雷赛数字 IO 模块 EM32DX-C2 符合 CANopen 标准，是一个标准的 CANopen 从站，通过 CANopen 总线端口可以支持 CANopen 总线主站的扩展使用，如雷赛 SMC600-IEC 系列、PMC300 系列、BAC300 系列和 PAC 系列运动控制器。以下分别以 SMC606-IEC 和 SMC604-BAS 运动控制器作为主站和 EM32DX-C2 作为从站配合使用为例介绍从站的使用方法。其中 SMC606-IEC 示例使用 IEC 编程方式，SMC604-BAS 示例使用 BASIC 编程方式。

4.1 IEC 示例

4.1.1 硬件连接

雷赛 SMC606 控制器的外形如下图 4.1 所示：



图 4.1 SMC606 外形

CAN0/CAN1: CAN 总线通讯接口。

各端口的详细描述请参考 SMC600 系列控制器的使用手册。

设备间的连接: 通过超五类带屏蔽层的网线（线序为平行网线）将 SMC606 的 CAN0 口与 EM32DX-C2 的 CAN0 口连接。

模块上的拨码开关，根据后续的操作步骤设置。

4.1.2 添加主站

CANOpen 总线控制器，驱动总线 IO 模块时，首先添加 CANopen 总线。

选择设备右击选择“添加设备”（如图 4.1 所示） => 在弹出的窗口中选择“现场总线” => “CANbus” => “CANbus-3S Smart software Solutions GmbH”，然后点击添加设备，如图 4.2 所示。

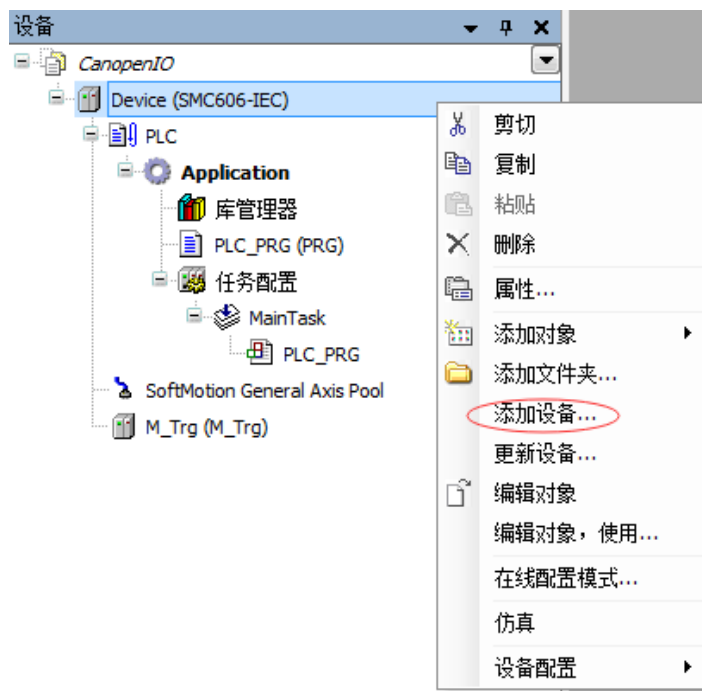


图 4.1 添加设备

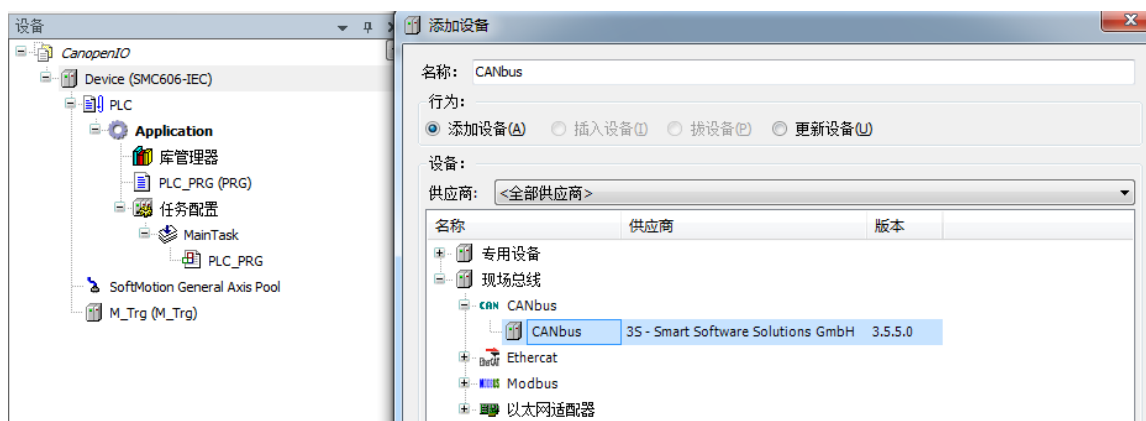


图 4.2 添加CANopen总线

4.1.3 添加管理器

选择“CANbus”，右击“添加设备”如图 4.3 所示，在弹出的窗口选择“CANopen” => “CANopen 管理器” => “CANopen_Manager”，然后点击添加设备得到如图 4.4 所示。

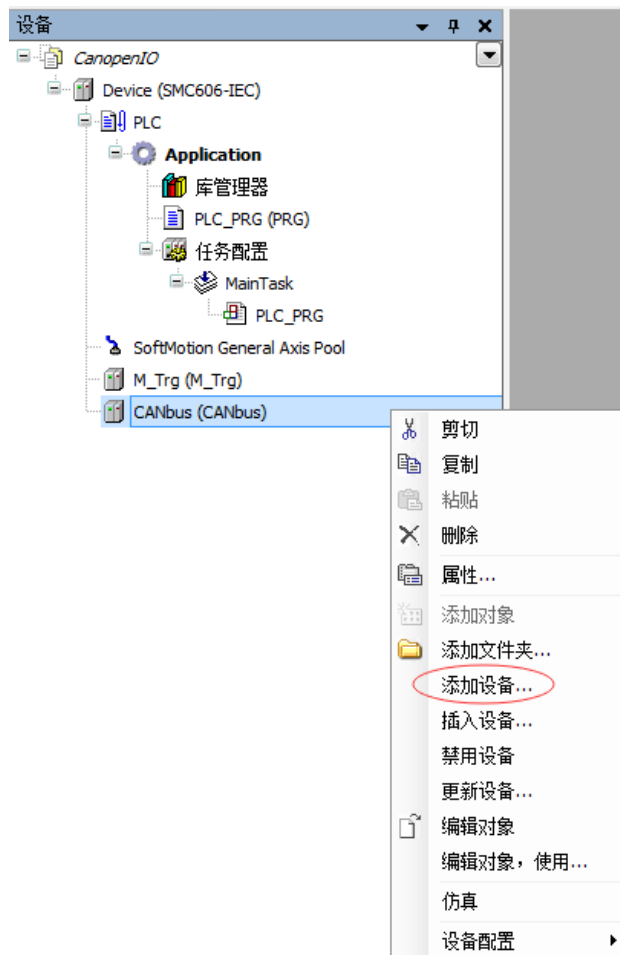


图 4.3 添加CANopen设备

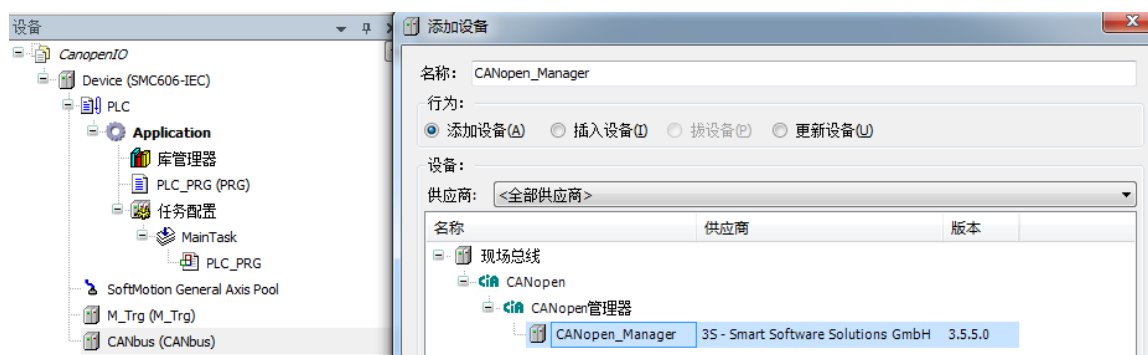


图 4.4 添加CANopen管理器

1) 添加模块

选择 CANopen 管理器, 右击选择“添加设备”如图 4.5 所示, 在弹出的窗口选择“CANopen” => “远程设备” => “EM32DX-C2” (C2 与 C2 共用), 然后点击添加设备, 如图 4.6 所示:

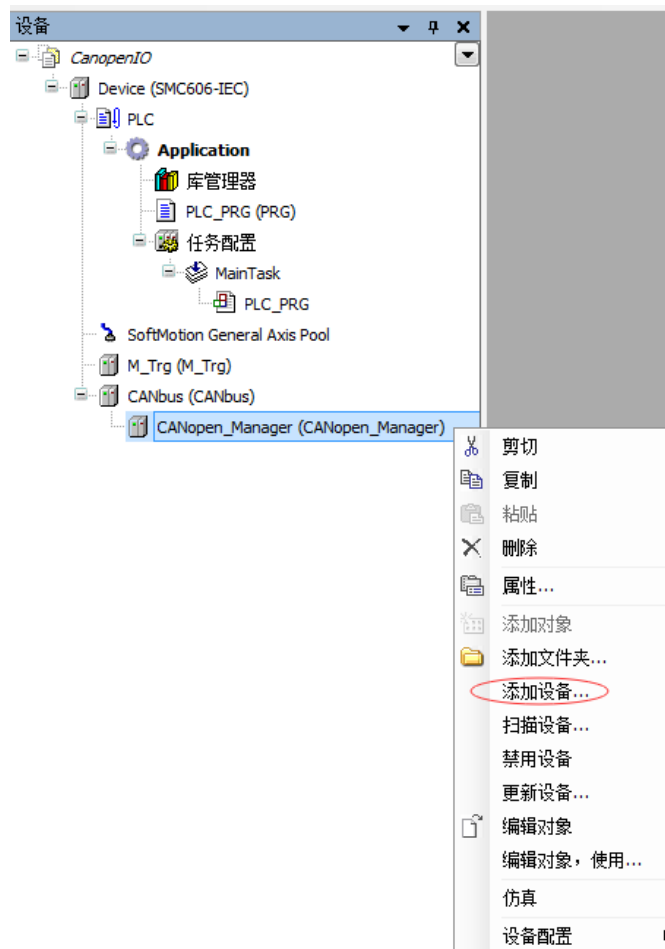


图 4.5 添加从站设备

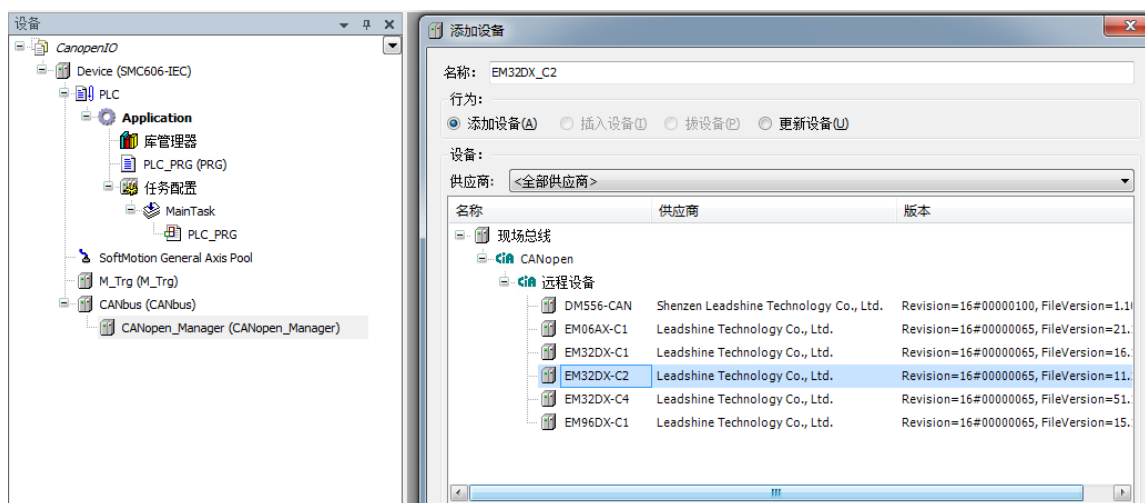


图 4.6 添加EM32DX-C2 模块

4.1.4 主从站配置

1) CAN 网络及波特率设置

双击“CANbus”，进入 CAN 网络配置界面。

CAN 网络配置：SMC606 控制器有两个 CAN 口，本例程中使用 CAN0 口，CANbus 页面中的“网络”设置为 0（如果采用 CAN1 口，则“网络”设置为 1）。

波特率设置：CAN 总线有多档波特率，本例程中使用 1M 的波特率。参数配置完成后，显示界面如图 4.7 所示：

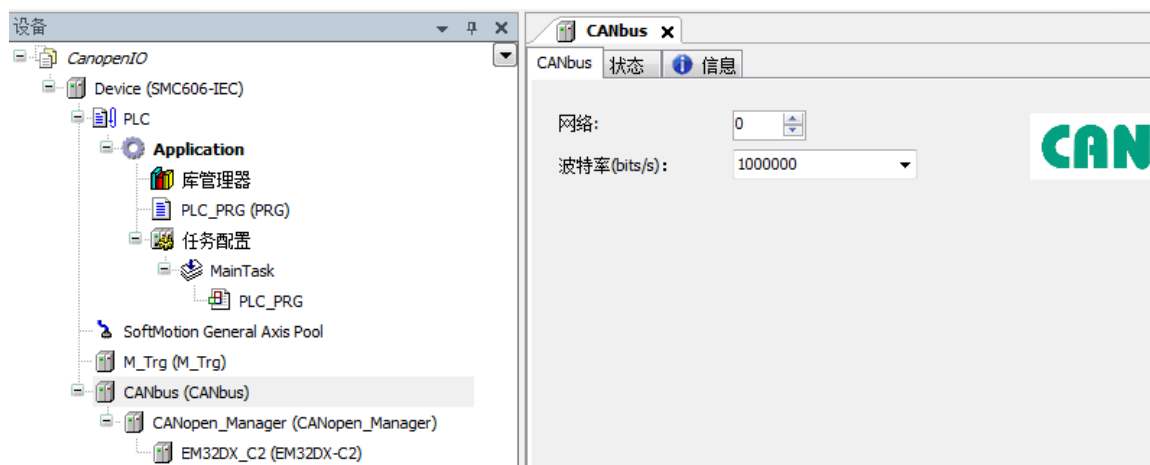


图 4.7 CAN 总线配置页面

2) CAN 主站配置

双击“CANopen_Manager”，进入 CAN 主站配置界面。

节点 ID：采用默认配置。

同步：勾选使能同步报文。循环周期为任务周期的整数倍；窗口长度比循环周期大 200。

配置完成后的界面如图 4.8 所示：

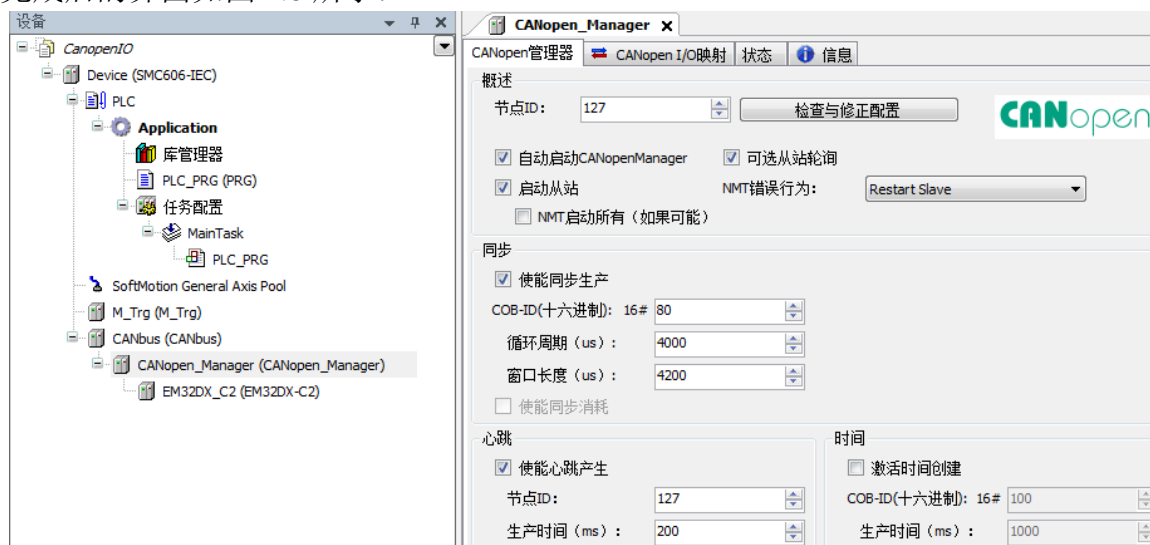


图 4.8 CANopen 主站配置页面

3) 模块配置

双击“EM32DX_C2”，进入模块配置界面。

节点 ID：本例中设置模块 ID 为 1。

勾选“使能专家设置”后，可以看到多项隐藏的参数，一般情况下用户不需要设置这些参数，采用默认配置。配置完成后的界面如图 4.9 所示。

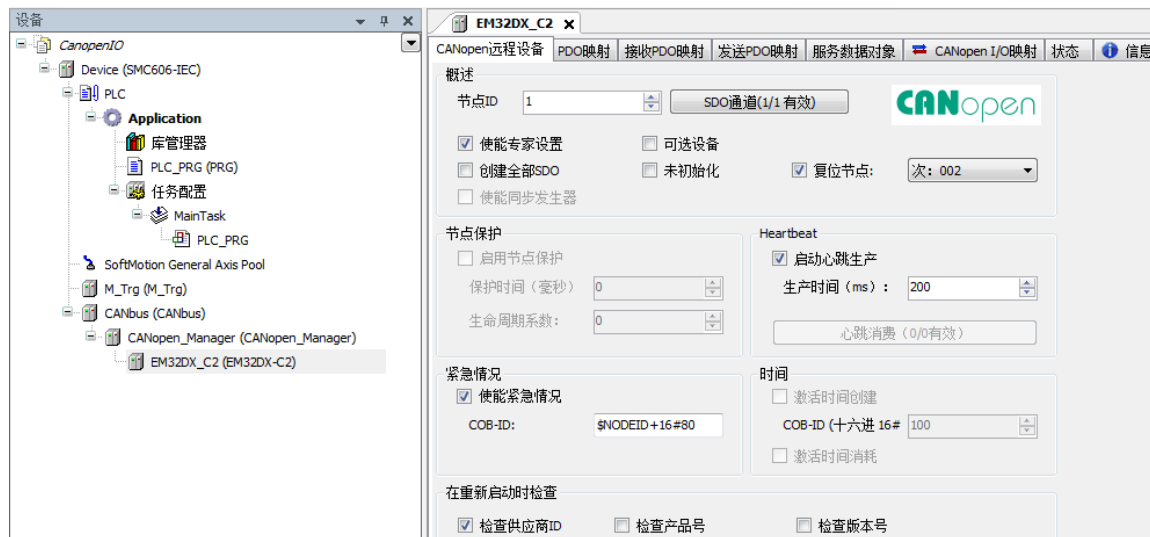


图 4.9 CANopen 模块配置界面

点击“PDO 映射”，显示界面如图 4.10 所示，勾选接收 PDO 和发送 PDO（采用默认配置，不需要修改）。主站与从站之间通过 PDO 交互数据，因此，该选项必须选择。



图 4.10 PDO 映射界面

4) 模块拨码设置

从上面的配置过程可以得到：CAN 网络波特率为 1M；模块节点号（模块 ID 号）为 1；该模块为网络内的最后一个模块（整个网络内只有一个模块，也为最后一个模块），需要拨上终端电阻。

模块上的拨码按上述要求配置。

4.1.5 应用示例

(1) 程序功能:

在 SMC606 控制器上实现对 EM32DX-C2 模块的 IN0 读取，OUT0 输出控制。

- a. 当 IN0 指示灯亮（低电平）时，该模块的 OUT0 指示灯亮（低电平）；
- b. 当 IN0 指示灯不亮（高电平）时，该模块的 OUT0 指示灯也不亮（高电平）。

(2) 需要的资源:

“SMC606”库、“IpoLibModule”库、“CANopenLib”库

(3) 工程源码:

CANopen 扩展-“CANopen_IO”

(4) 编辑程序如下:

- a. 在工程中调用总线控制器 SMC606 的 IO 数据处理模块 PD606_IO_Cmd。
- b. 声明 BOOL 型变量 CANopen_IN0 和 CANopen_OUT0。
- c. 编写 IO 操作代码，如下图 4.11 所示。

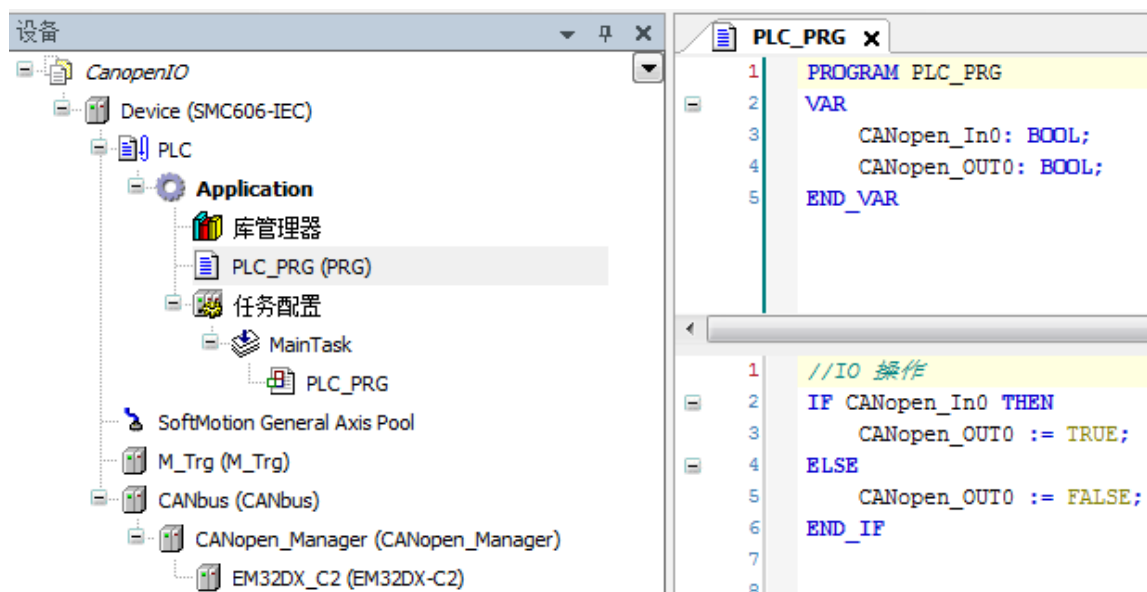


图 4.11 IO 操作代码界面

(5) 配置模块的 CANopen I/O 映射:

将程序中声明的变量 CANopen_IN0 和 CANopen_OUT0 配置到 IO 模块的映射表, 配置完成后显示的界面如图 4.12 所示:

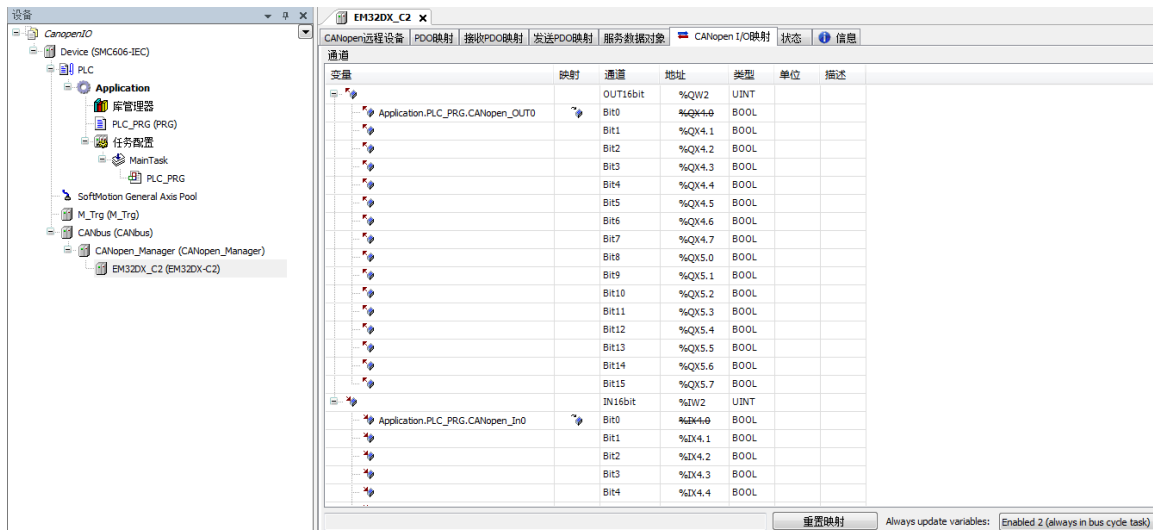


图 4.12 配置 IO 映射页面

(6) 运行程序:

- 将模块 IN0 端口与 24V 地接通, IN0 指示灯亮, OUT0 指示灯也亮。在线监控界面中 EtherCAT_IN0 和 EtherCAT_OUT0 值为 TRUE;
- 将 IN0 端口与 24V 地断开, IN0 指示灯灭, OUT0 指示灯也灭。

4.2 BASIC 示例

4.2.1 硬件连接

雷赛 SMC604-BAS 控制器的外形如下 4.13 所示:

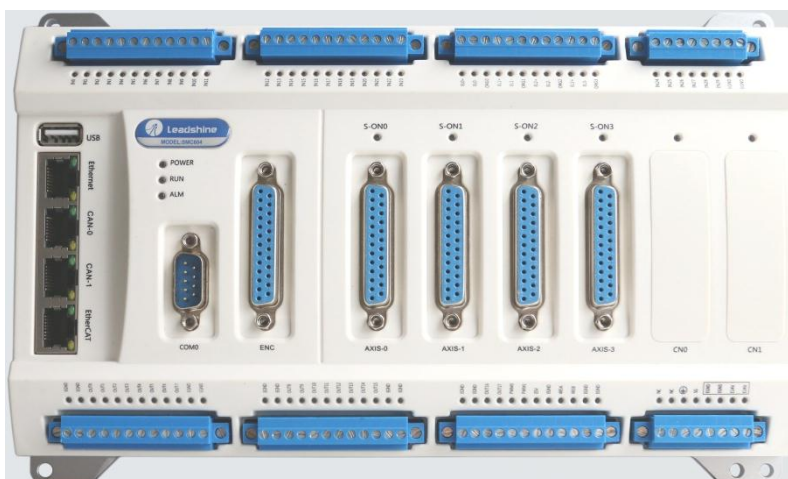


图 4.13 SMC604 外形

设备间的连接：使用超五类带屏蔽双绞线将 SMC604-BAS 的 CAN0 口和 EM32DX-C2 的 CAN0 口相连。如下图 4.14 所示：

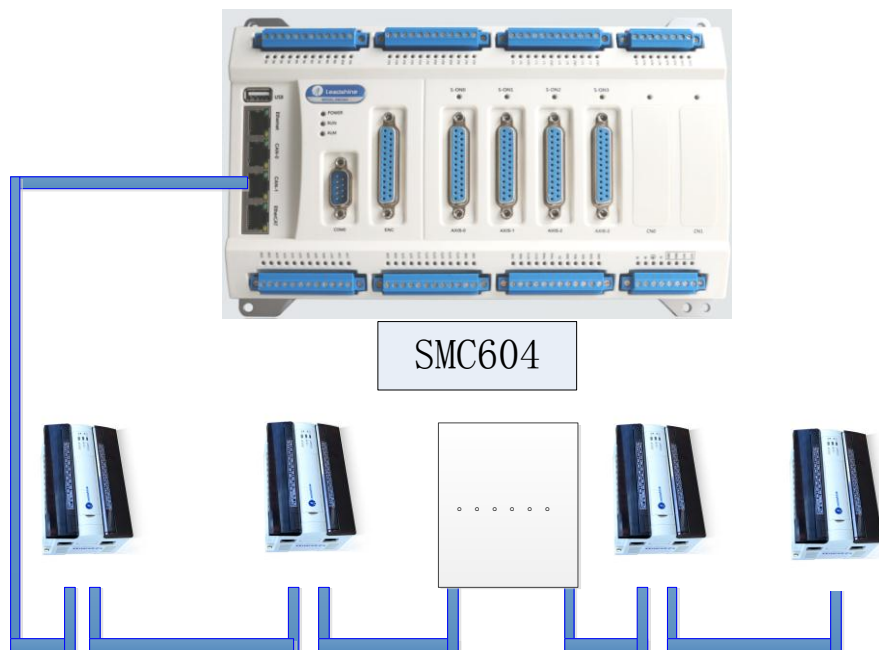


图 4.14 SMC604 和扩展模块连接图

4.2.2 添加模块

(1) 硬件准备：设置模块的波特率(建议 1M),具体操作方法参考本文档 2.2.5 节 S3 拨码设置；设置模块的 CAN ID 号；

(2) 打开 SMC BASIC STUDIO 软件，新建工程，详细方法请参考《SMC600 系列控制器用户手册》

(3) 设置主站的波特率和各模块的波特率一致,如图 4.15 所示

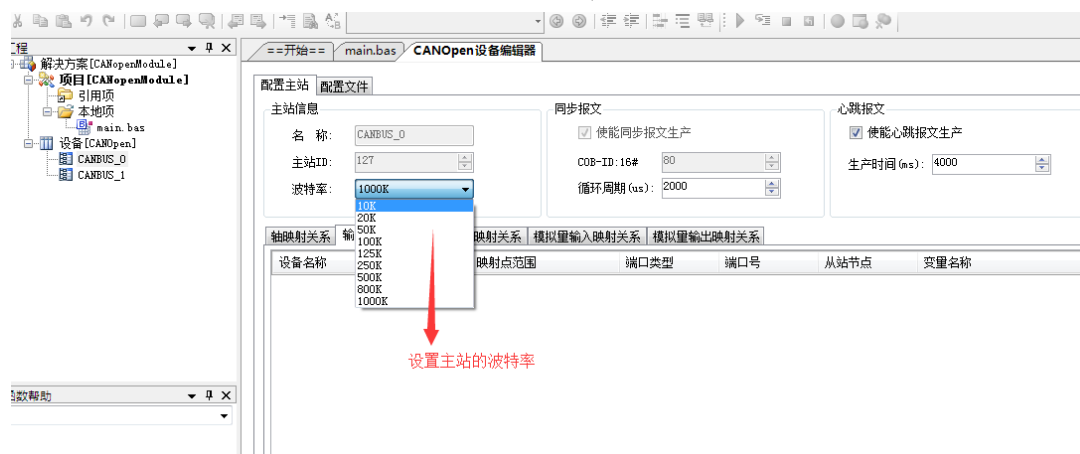
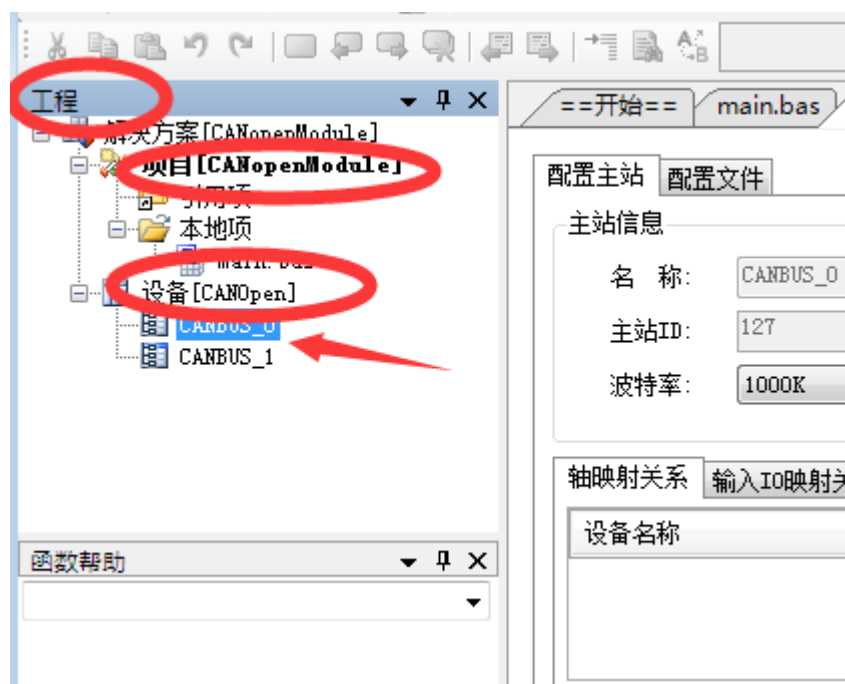


图 4.15 设置主站的波特率

(4) 点击左侧“工程”目录，选中 CANBUS_0,具体路径为“解决方案[]” → “设备 [CANopen]” → “CANBUS_0”。在“CANBUS_0”上单击鼠标右键，选择“扫描设备”，如图 4.16 所示



4.16 扫描从站模块

(5) 扫描过程中会弹出“获取从站扫描列表”信息，扫描成功会出现“共扫描到 XX 个设备，是否添加”，选择“是”，添加成功后，在“CANBUS_0”目录下，可以看到当前的模块名称，表示已经将模块添加到 CAN 总线上。如图 4.17 和 图 4.18 所示



图 4.17 扫描从站节点

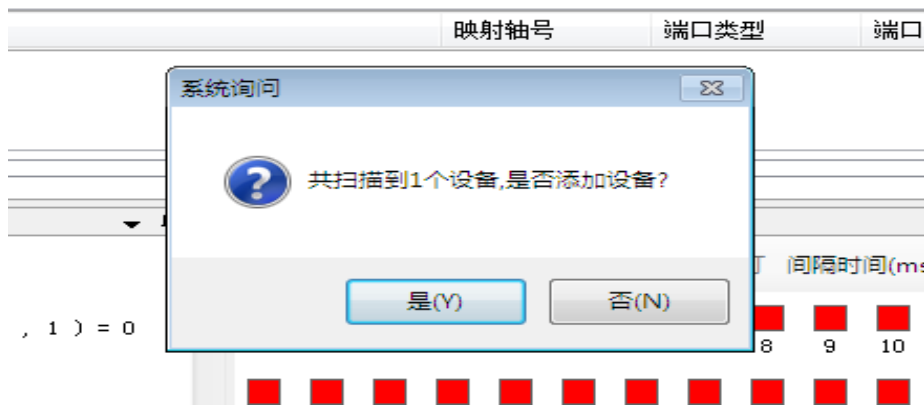


图 4.18 扫描从站节点

(6) 为了保证配置文件的一致性，还需要将模块的配置文件添加到系统，方法如下：双击刚刚添加的模块名称，选择“配置文件”选项卡，依次点击“下载文件”和“复位系统”

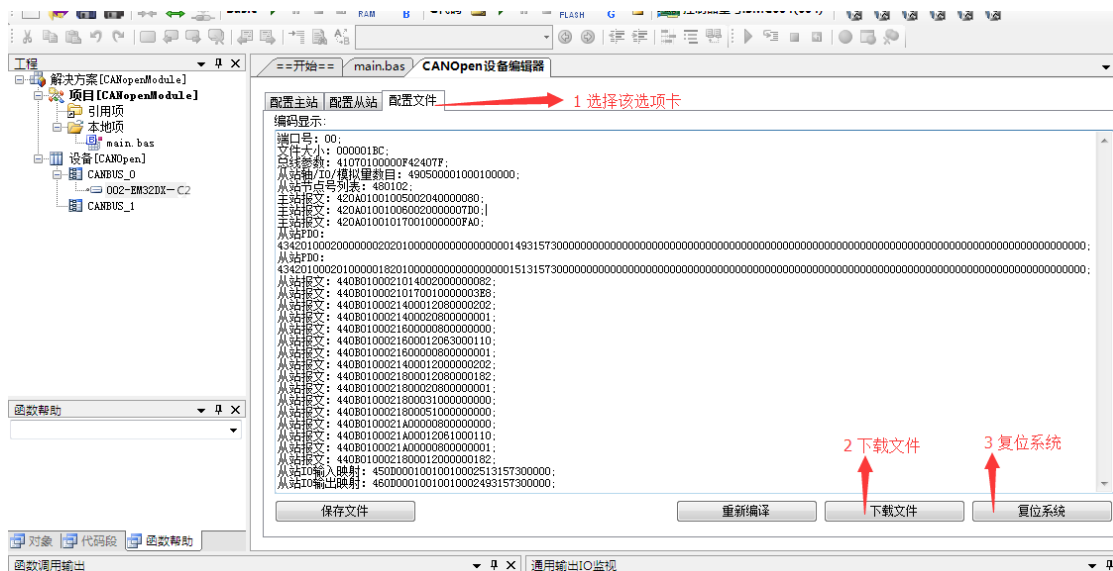


图 4.19 模块配置文件下载

(7) 复位成功后，双击“CANBUS_0”，在右侧“配置主站”选项卡界面“输入 IO 映射关系”和“输出 IO 映射关系”，可以看到模块的物理输入输出端口和软件的控制端口的映射关系。在“通用输出 IO 监控”和“通用输入 IO 监控”界面可以看到当前模块的输入输出情况。

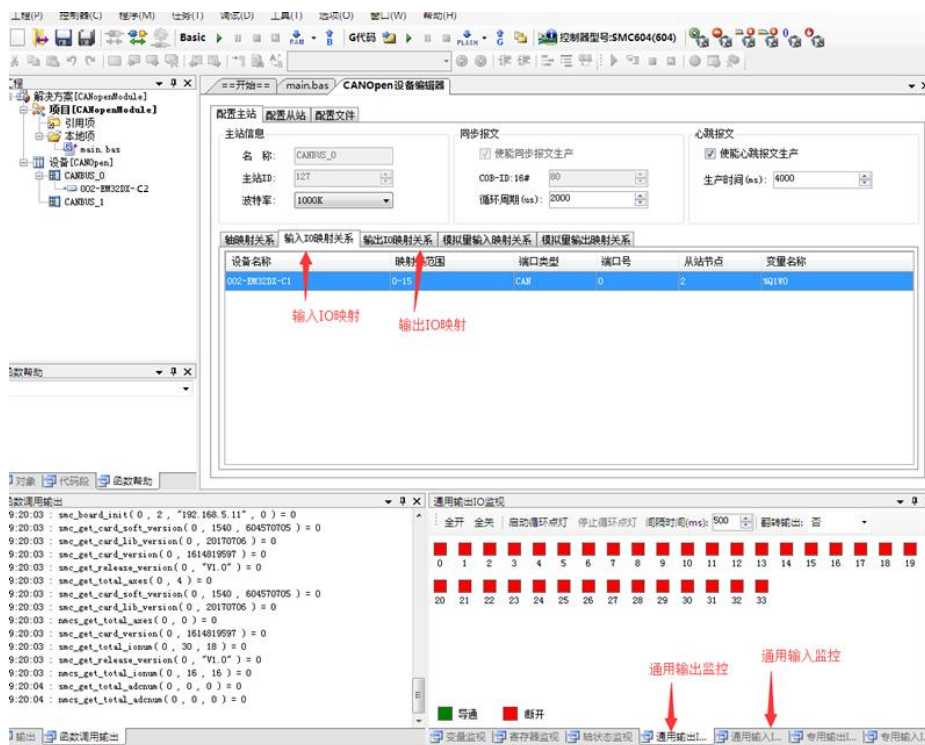


图 4.20 模块IO映射关系

(8) 至此，添加过程结束，可按照输入输出的映射关系操作扩展 IO 模块上的输入输出点。

4.2.3 应用例程

(1) 程序功能：

在 SMC604 控制器上控制扩展模块 EM32DX-C2 的 IN0 读取，OUT0 输出

- a. 当 IN0 指示灯亮（低电平）时，该模块的 OUT0 指示灯亮（低电平）；
- b. 当 IN0 指示灯不亮（高电平）时，该模块的 OUT0 指示灯也不亮（高电平）。

(2) 需要的资源：系统自带，不需要其他的资源。

在 BASIC 编程指令中，可以使用 SMC 系列对应的指令和 NMCS 系列对应的指令来控制模块的 IO。当使用 SMC 系列的指令时，IO 端口号是按照主站的 IO 端口编号递增扩展的，如 SMC604 控制器作为主站，有 30 路输入，编号为 IN0-IN29，有 16 路输出，编号为 OUT0-OUT15，根据 IO 编号递增扩展，扩展模块的输入编号为 IN30-IN45，输出编号为 OUT16-OUT33，使用 SMC 系列对应的指令时使用对应输入输出端口号即可。；当使用 NMCS 系列的指令时，IO 端口编号是从 0 开始的，即扩展模块的输入编号为 IN0-IN15，输出编号为 OUT0-OUT15，使用 NMCS 系列对应的指令时使用对应输入输出端口号即可；

(3) 工程源码：

以下以两套指令做示例说明：

使用 SMC 系列对应指令

```

auto:
undim *
dim Em32IN
Em32IN=30      '扩展模块输入端口为 30
dim EM32OUT
EM32OUT=18    '扩展模块输出端口为 18
dim EM32INRES
EM32INRES=-1
while true

    If SMCReadInBit (Em32IN)=0 then
        SMCWriteOutBit (EM32OUT, 0)
    Else
        SMCWriteOutBit (EM32OUT, 1)
    Endif

wend

```

使用 NMCS 系列对应指令

```

auto:
undim *
dim Em32IN
Em32IN=0      '扩展模块输入端口为 30
dim EM32OUT
EM32OUT=0    '扩展模块输出端口为 18
dim EM32INRES
EM32INRES=-1
while true

    NMCSReadInbit (0, 2, 0, EM32INRES)
    If EM32INRES=0 then
        NMCSWriteOutbit (0, 2, 0, 0)
    Else
        NMCSWriteOutbit (0, 2, 0, 1)
    Endif

wend

```

(4) 运行程序:

- a) 将模块 IN0 端口与 24V 地接通, IN0 指示灯亮, OUT0 指示灯也亮。
- b) 将 IN0 端口与 24V 地断开, IN0 指示灯灭, OUT0 指示灯也灭。



深圳市雷赛控制技术有限公司
SHENZHEN LEADSHINE CONTROL TECHNOLOGY CO.,LTD

深圳市雷赛控制技术有限公司

地 址：深圳市南山区学苑大道 1001 号南山智园 A 3 栋 9 楼

邮 编：518052

电 话：0755-26415968

传 真：0755-26417609

Email: info@szleadtech.com.cn

网 址: <http://www.szleadtech.com.cn>