

CD-2D44MB-TP 操作說明

一、本控制器液晶觸控式螢幕操作主要有 4 個部分介面

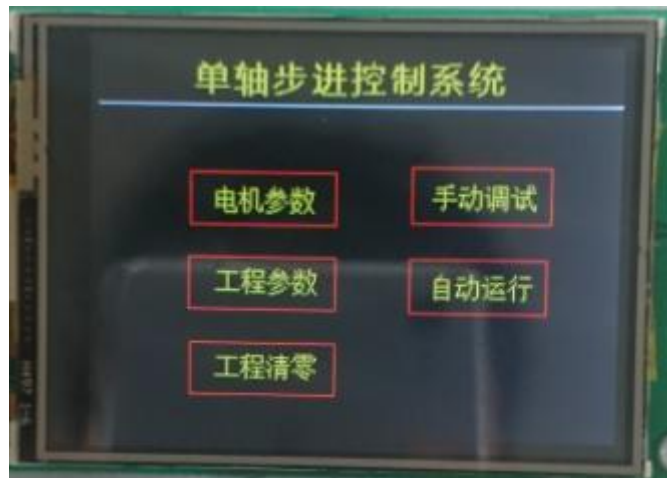
- 1、馬達（基本）參數
- 2、工程參數(也就是多步自動運轉的參數)
- 3、手動調試(包括單步運轉、正轉運轉、反轉運轉、急停、回機械零)
- 4、自動運轉(包括狀態顯示、工程器/停控制等)

“工程清零”按鈕功能：將工程參數全部清零。

二、各介面詳細介紹：

首先撥碼開關 SW4 SW5 SW6 需要確定為 OFF 狀態

① 上電，開機介面



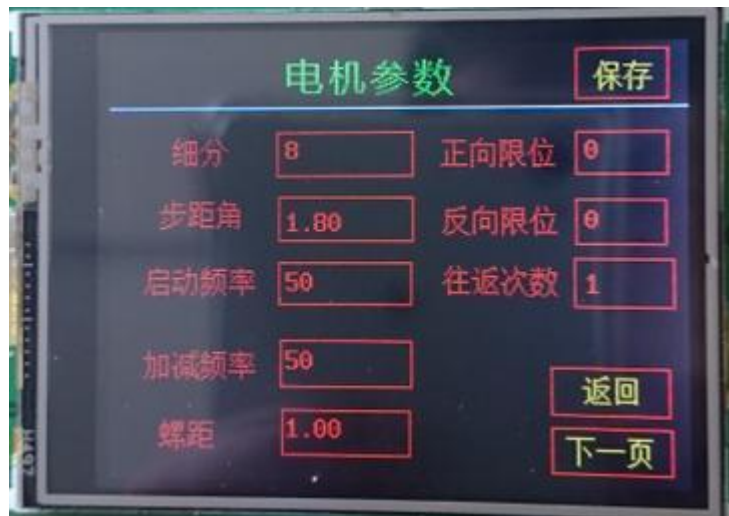
232 版本



485 版本

ID：即 485 設備的設備號。多機通信才用到。

② 電機(基本)參數介面



馬達(基本)參數說明：

分割：分割越大，馬達運轉越平滑。通過這個參數就可以知道馬達轉 1 圈需要的脈衝個數。預設設置 8 分割，就是 1600 個脈衝 1 圈。其他分割情況下，以此類推。**驅動器為多少分割，這裡就設為多少。**

步距角：馬達固有參數。預設設置 1.8 。

啟動頻率：由靜止突然啟動並進入不步的正常運轉所容許的最高頻率。單位 HZ，預設設置 50HZ

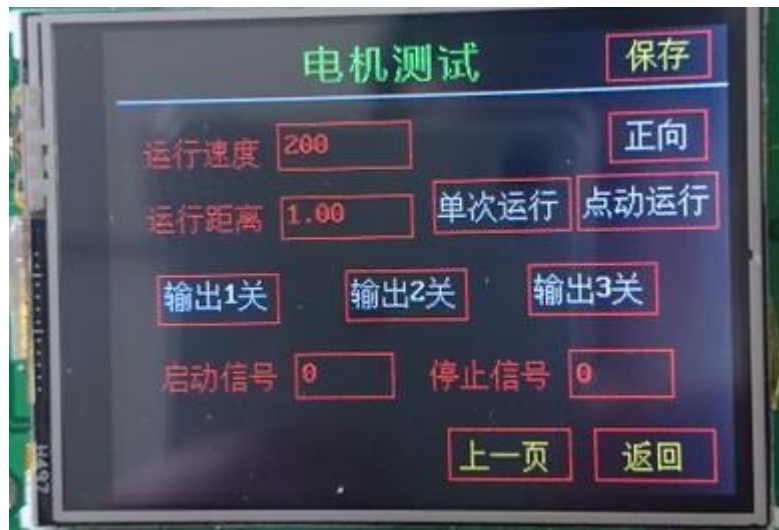
加減頻率：從啟動速度慢慢加速到運轉速度的一個頻率；單位 HZ，預設設置 50HZ

導程：馬達轉 1 圈對應移動的距離。(或者說馬達轉 1 圈的單位)，預設設置為 1；比如設為 1，單位就是圈；比如馬達連接 1605 的絲杆，說明馬達轉 1 圈移動的距離是 5mm，則此處設定為 5，單位就是 mm；

正反限位元信號設置：可設置為 0 和 1—5(對應 IN1-IN5 輸入口)；**0 表示無設置。**比如正限位設為 1，(此時 IN1 上需要接光電感測器信號)，那麼馬達在正轉過程中碰到感測器就會停止。

往返次數：也就是設置控制方式 3 的運轉次數。預設設置 1 為 0，無限迴圈；為 1，迴圈 1 次，以此類推。

③ 電機測試和輸出口測試介面



方向：正向/反向

運轉速度：單位是轉/每分鐘；一般不超過 600 轉/每分鐘

預設設置 200 轉/每分鐘

運轉距離：預設設置 1。配合導程使用；最大設為 9999.99 比如導程

為 1，運轉距離為 1，則對應馬達轉 1 圈；比如導程為 1，運

轉距離為 2，則對應馬達轉 2 圈；

單次運轉(單步運轉)：馬達按照上面設定的方向、速度和距離運轉。

輸出 1 開/關、輸出 2 開/關、輸出 3 開/關：分別對應 OC1 OC2 OC3 進行手動控制。

啟動信號：可設置為 0—5 (對應 IN1-IN5)。

比如設為 1，表示 IN1 啟動。即可外接按鈕開關來啟動工程。

停止信號：可設置為 0—5(對應 IN1-IN5)，用來外部停止工程。

④ 工程參數設置介面 1



工程號：預設為 1，也只能為 1

工程總步數：最大可設為 33。出廠預設為 1

設定第 XX 步的參數：1 表示第 1 步參數，2 表示第 2 步參數...

輸入 xx 有效停止本步：可設為 0—5，**0 表示無信號控制**；

1 表示，IN1 信號控制本步停止；2 表示，IN2 信號控制本步停止；

輸入 xx 有效啟動本步：可設為 0—5，**0 表示無信號控制**

1 表示，IN1 信號控制本步停止；2 表示，IN2 信號控制本步停止；

啟動頻率：工程本步啟動頻率，預設為 50HZ；

加減頻率：工程本步加減頻率，預設為 50HZ；

⑤ 工程參數設置介面 2



運轉方向： 即本步運轉的方向。(0 正轉，1 反轉)

運轉速度： 即本步馬達運轉的速度，單位轉/每分鐘。

運轉距離： 即本步馬達運轉的距離。最大設為 9999.99

本步輸出： 即本步是否輸出一個信號，可用來控制電磁閥等。

(0 表示無設置。1 表示 oc1 開，2 表示 oc1 關；3 和 4 表示 OC2 控制；

5 和 6 表示 oc3 控制；7 和 8 表示 3 路全部控制；) **本步運**

轉完畢延時： 即本步運轉完的延時時間，單位是毫秒。第 **xx**

步到第 yy 步迴圈 zz 次： 相當於跳轉功能。

xx yy 必須小於等於當前步號，xx 必須小於等於 yy

比如在第 7 步的時候設定為從第 3 步到第 5 步迴圈 1 次，

那麼在運轉完第 7 步之後會跳轉到第 3 步，然後第 4，第 5 步，

然後就運轉第 8 步，直到本工程最後 1 步結束。

工程迴圈次數： 也就是第 1 步到最後 1 步迴圈動作的次數。預設為 1.

若迴圈次數為 0，則工程無限迴圈。

⑥ 運行介面



即時距離顯示：即即時顯示馬達當前的位置。

產量計數：即顯示工程運轉的次數

啟動：啟動工程，將按照設定的工程參數一步一步的運轉。

急停：停止工程。相當於系統的急停按鈕。

回零：比如當前座標顯示為 2，按下該按鈕後，馬達會一直反轉，

直到當前座標顯示為 0，則停止馬達。

座標清零：將即時距離顯示的值修改為 0.