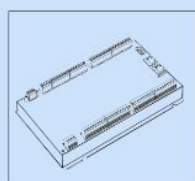
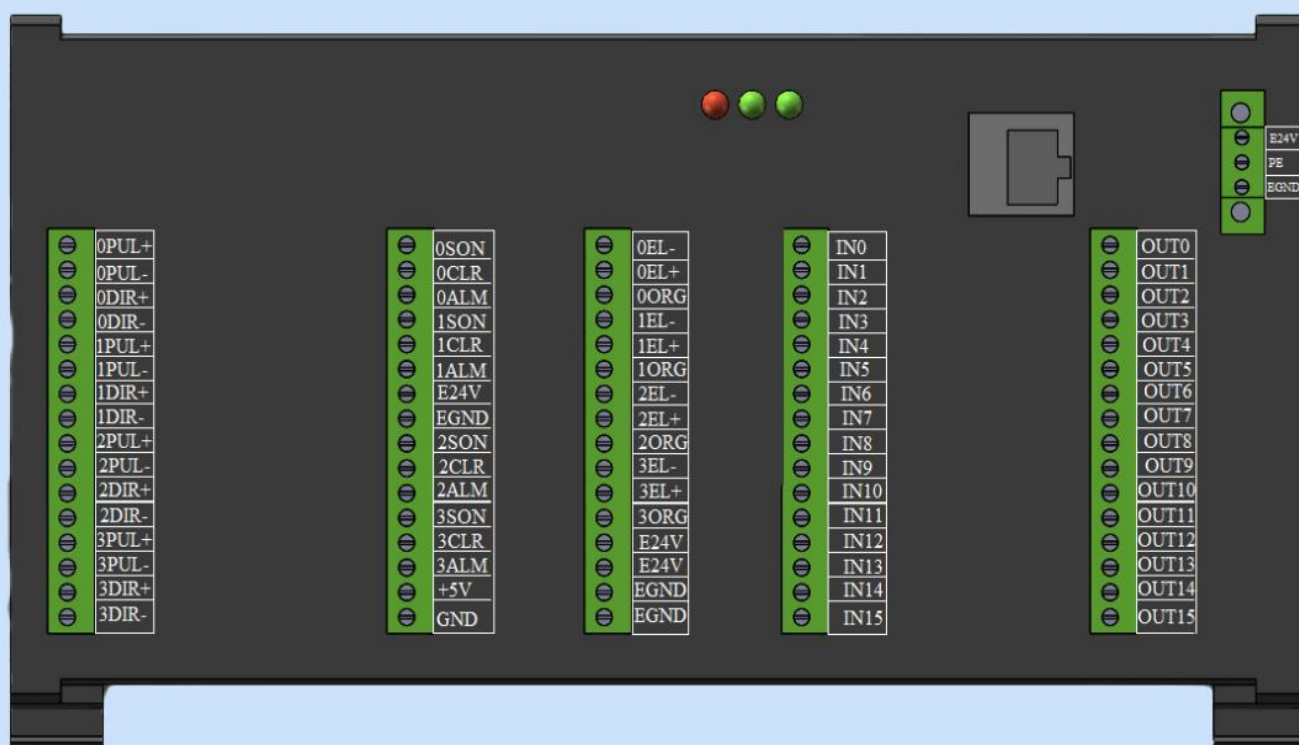
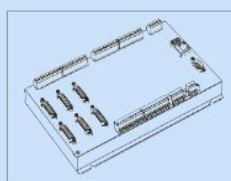


网络运动控制卡

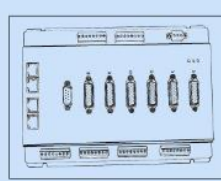
ECI104A



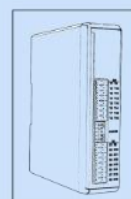
网络运动控制卡



脉冲型控制器



总线控制器



总线扩展

前言



本手册介绍了产品的安装、接线、接口定义和操作说明等相关内容。

本手册版权归深圳市力为控制技术有限公司所有，在未经本公司书面授权的情况下，任何人不得翻印、翻译和抄袭本手册中的任何内容。前述行为均将构成对本公司手册版权之侵犯，本司将依法追究其法律责任。

涉及 ECI 控制器软件的详细资料以及每个指令的介绍和例程，请参阅 BASIC 软件手册。

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，力为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！

请务必在机器中设计有效的安全保护装置，并在软件中加入出错处理程序，否则所造成的损失，力为公司没有义务或责任对此负责。

为了保证产品安全、正常、有效的使用，请您务必在安装、使用产品前仔细阅读本产品手册。

更新记录

产品型号：ECI104A网络运动控制卡				
文件名	版本号	版本（更改）说明	更新日期	更改人
用户手册	V1.0	1. 手册发布	2024/6/17	WSH

安全声明

- 本章对正确使用本产品所需关注的安全注意事项进行说明。在使用本产品之前，请先阅读使用说明并正确理解安全注意事项的相关信息。
- 本产品应在符合设计规格要求的环境下使用，否则可能导致设备损坏，或者人员受伤，因未遵守相关规定引发的功能异常或部件损坏等不在产品质量保证范围之内。
- 因未遵守本手册的内容、违规操作产品引发的人身安全事故、财产损失等，我司将不承担任何法律责任。

安全等级定义

按等级可分为“**危险**”、“**注意**”。如果没有按要求操作，可能会导致中度伤害、轻伤及设备损伤的情况。
请妥善保管本指南以备需要时阅读，并请务必将本手册交给最终用户。

安装	
 危险	◆ 控制器拆卸时，系统使用的外部供应电源全部断开后再进行操作，否则可能造成设备误操作或损坏设备； ◆ 禁止在以下场合使用：有灰尘、油烟、导电性尘埃、腐蚀性气体、可燃性气体的场所；暴露于高温、结露、风雨的场合；有振动、冲击的场合；电击、火灾、误操作也会导致产品损坏和恶化。
 注意	◆ 安装时避免金属屑和电线头掉入硬件电路板内； ◆ 安装后保证其硬件电路板上没有异物； ◆ 安装时，应使其与安装架紧密牢固； ◆ 如果控制器安装不当，可能导致误操作、故障及火灾。
配线	
 危险	◆ 设备外部配线的规格和安装方式应符合当地配电法规要求； ◆ 在配线作业时，应将系统使用的外部供应电源全部断开后再进行操作； ◆ 配线作业结束后进行通电、运行时，必须安装产品附带的端子； ◆ 线缆端子应做好绝缘，确保线缆安装到端子台后，线缆之间的绝缘距离不会减少。
 注意	◆ 安装时避免金属屑和电线头掉入硬件电路板内； ◆ 电缆连接应在对所连接的接口的类型进行确认的基础上正确地进行； ◆ 应确认压入端子的线缆接触良好； ◆ 请勿把控制线及通信电缆与主电路或动力电源线等捆扎在一起，走线应相距 100 mm 以上，否则噪声可能导致误动作。 ◆ 如果控制器安装不当，可能会导致触电或设备故障、误动作；

目 录

第一章 产品信息	1
1.1 产品简介	1
1.2 功能特点	1
1.3 系统框图	1
1.4 硬件安装	2
第二章 产品规格	4
2.1 基本规格	4
2.2 订货信息	4
2.3 接口定义	5
2.4 工作环境	6
第三章 接线通讯设定及组网	7
3.1 电源接口	7
3.1.1 电源规格	7
3.2 IN 数字量输入	8
3.2.1 数字输入规格及接线	8
3.2.2 基本使用方法	9
3.3 OUT 数字量输出	10
3.3.1 数字输出规格及接线	10
3.3.2 基本使用方法	11
3.4 特殊输入输出口	12
3.5 ETHERNET 网口	13
3.6 脉冲方向轴接口	14
3.6.1 脉冲方向接口规格及接线	14
3.6.2 基本使用方法	16
第四章 编程与应用	17
4.1 Basic-IDE 软件使用	17
4.2 上位机编程应用	18

第五章 运行与维护	22
5.1 定期检查与维护	22
5.2 常见问题及处理	23
第六章 售后服务	25

第一章 产品信息

1.1 产品简介

ECI是力为运动控制卡简称。

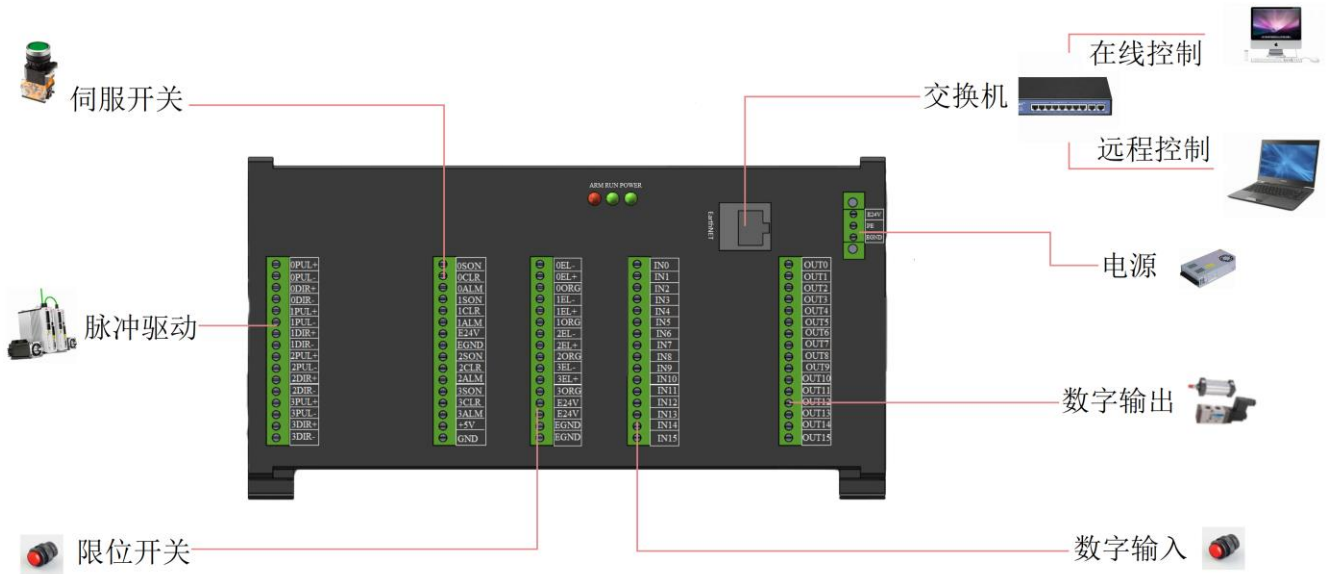
ECI104A网络运动控制卡可控制4个步进/伺服电机、可实现直线插补、圆弧插补、螺旋插补、空间圆弧、椭圆插补、椭圆螺旋插补、电子凸轮、电子齿轮、同步跟踪、位置比较输出、连续插补、速度前瞻、运动暂停等各种运动控制高级功能。

1.2 功能特点

- ◆ 4轴运动控制，可驱动步进/伺服电机
- ◆ 脉冲输出类型:方向/脉冲或双脉冲。
- ◆ 每轴最大输出脉冲频率 10MHz。
- ◆ 16路隔离输入口、16路隔离输出口。
- ◆ 12路限位、4路报警、4路伺服使能、4路驱动报警清除。
- ◆ 输出口最大输出电流可达 1A，可直接驱动电磁阀。
- ◆ 1 路（Ethernet）以太网接口：支持 10/100M 的数据传输率；网线使用超五类线：此类线具有衰减小，串扰少，具有更高的衰减串扰比（ACR)和信噪比、更小的时延误差。

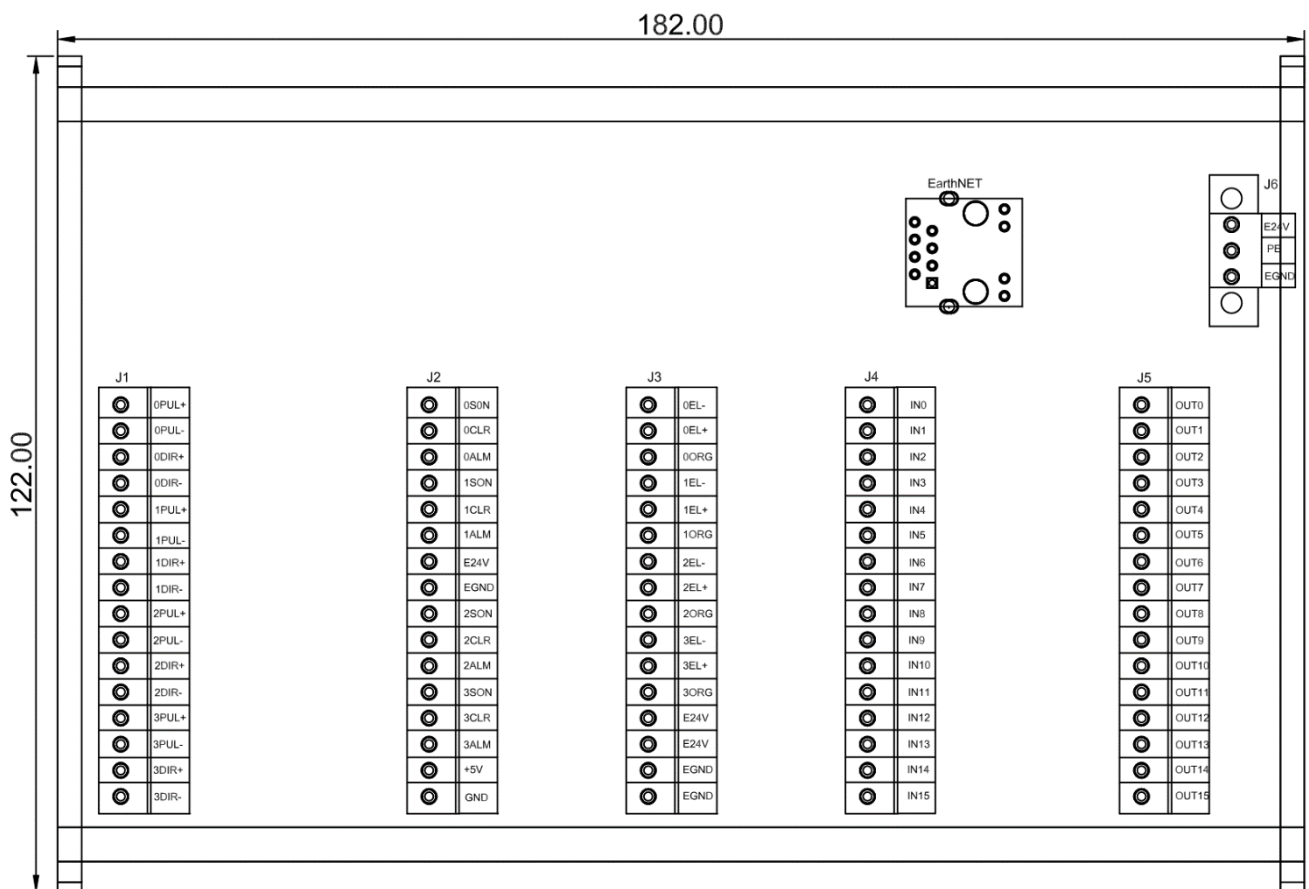
1.3 系统框图

系统框图如下图所示：



1.4 硬件安装

ECI104A运动控制卡采用螺钉固定的水平安装方式，每个控制器应安装6个螺钉进行紧固，控制器整体尺寸为 182mm*122mm，其余规格尺寸如下图所示（单位 mm）：





注意

- 只有受过电气设备相关培训，具有电气知识的专业人员才能操作，严禁非专业人员操作！
- 安装前请务必仔细阅读产品使用说明书和安全注意事项！
- 安装前，请确保产品处于断电状态；
- 请勿拆解模块，否则可能损坏机器；
- 避免阳光直射安装；
- 为了利于通风以及控制器的更换，控制器上下部分与安装环境及周边部件之间应留出 2-3cm；
- 考虑到对控制器的方便操作及维护，请勿将控制器安装在以下场所：
 - a) 周边环境温度超出-10°C-55°C范围的场所
 - b) 周边环境湿度超出 10%-95%（非凝结）范围的场所
 - c) 有腐蚀性气体、可燃性气体的场所
 - d) 灰尘、铁粉等导电性的粉末、油雾、盐分、有机溶剂较多的场所

第二章 产品规格

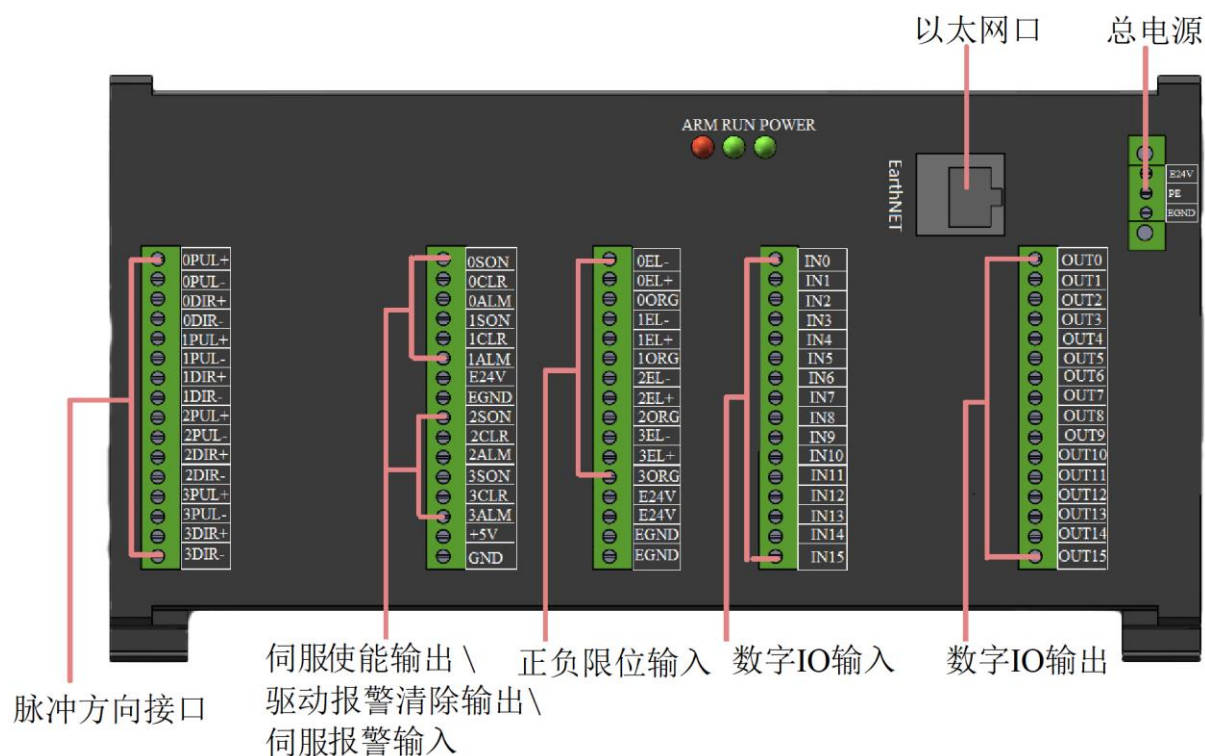
2.1 基本规格

项目	描述
型号	ECI104A
基本轴数	4
最多扩展轴数	6
基本轴类型	脉冲输出
数字 IO 数	通用 IO: 16 路输入 16 路输出 特殊 IO: 16 路输入 8 路输出
最多扩展 IO 数	无
AD/DA	无
最多扩展 AD/DA	无
PWM	2
脉冲位数	32
编码器位数	32
速度加速度位数	32
脉冲最高频率	10MHz
每轴指令缓冲数	8
每轴运动缓冲数	256
数组空间	5000
程序空间	128KByte
Flash 空间	128KByte
电源输入	24V 直流输入
通讯接口	以太网
外形尺寸	182mm*122mm

2.2 订货信息

型号	规格描述
ECI104A	4 轴，点位运动，电子凸轮，直线插补，圆弧插补，连续插补运动。
ECI102A	2 轴，点位运动，电子凸轮，直线插补，圆弧插补，连续插补运动。

2.3 接口定义



接口说明如下表：

标识	接口	个数	说明
POW	状态指示灯	1 个	电源指示灯：电源接通时亮灯
RUN		1 个	运行指示灯：正常运行时亮灯
ALM		1 个	错误指示灯：运行错误时亮灯
ETHERNET	网口	1 个	采用 MODBUS_TCP 协议，通过交换机扩展网口个数，?*port 查询网口通道数，默认 IP 地址 192.168.1.11
E+24V	主电源	1 个	24V 直流电源给控制器供电
IN	数字 IO 输入口	16 个	漏型，内部 24V 供电
OUT	数字 IO 输出口	16 个	漏型，内部 24V 供电
EL/ORG	特殊输入输出口	12 个	限位输入口
SON		4 个	伺服使能输出口
CLR		4 个	驱动报警清除输出口
ALM		4 个	伺服报警输入口
PUL/DIR	脉冲方向接口	4 组	差分输出信号

2.4 工作环境

项目		描述
工作温度		-10℃-55℃
工作相对湿度		10%-95%非凝结
贮存温度		-40℃~80℃（不冻结）
储存湿度		90%RH 以下（不结露）
振动	频率	5-150Hz
	位移	3.5mm（直接安装）(<9Hz)
	加速度	1g（直接安装）(>9Hz)
	方向	3 轴向
冲击（碰撞）		15g,11ms,半正弦波,3 轴向
防护等级		IP20

第三章 接线通讯设定及组网

3.1 电源接口

电源输入采用 3Pin 的螺钉式可插拔接线端子。

端子定义

端子	丝印名称	功能
 E24V PE EGND	E24V	电源 24V 输入
	PE	安规地/屏蔽层
	EGND	电源 24V 地

3.1.1 电源规格

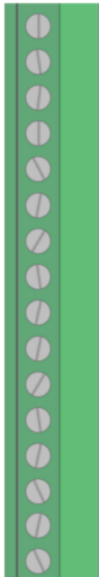
规格

项目	说明
输入电压	DC24V(-10%~10%)
启动电流	≤0.5A
工作电流	≤0.4A
防反接	有
过流保护	有

3.2 IN 数字量输入

数字量输入采用 1 组 16Pin 的螺钉式可插拔接线端子。

端子定义

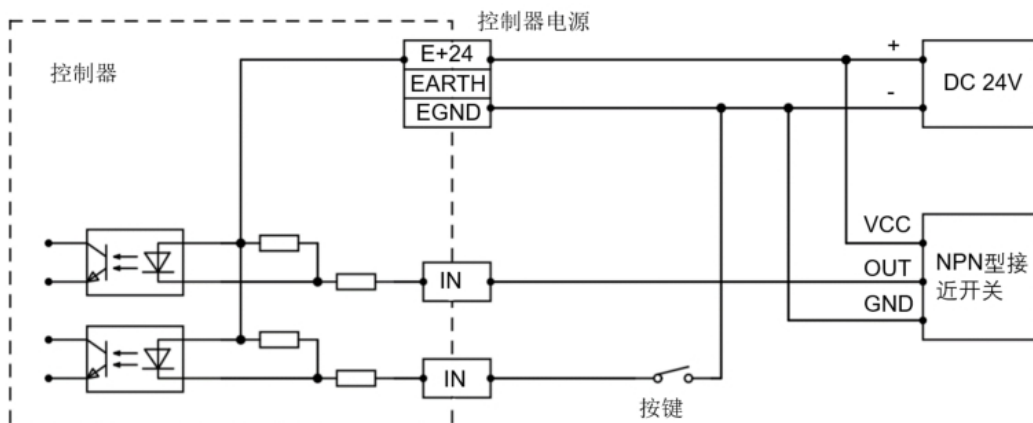
端子	丝印名称	类型	说明
 IN0 IN1 IN2 IN3 IN4 IN5 IN6 IN7 IN8 IN9 IN10 IN11 IN12 IN13 IN14 IN15	IN0	NPN 漏型，低速输入	通用隔离输入口 0
	IN1		通用隔离输入口 1
	IN2		通用隔离输入口 2
	IN3		通用隔离输入口 3
	IN4		通用隔离输入口 4
	IN5		通用隔离输入口 5
	IN6		通用隔离输入口 6
	IN7		通用隔离输入口 7
	IN8		通用隔离输入口 8
	IN9		通用隔离输入口 9
	IN10		通用隔离输入口 10
	IN11		通用隔离输入口 11
	IN12		通用隔离输入口 12
	IN13		通用隔离输入口 13
	IN14		通用隔离输入口 14
	IN15		通用隔离输入口 15

3.2.1 数字输入规格及接线

规格

项目	规格
通道数	16(IN0-15)
输入方式	NPN 漏型，低电平输入触发
输入频率	<5kHz
输入阻抗	4.7K Ω
输入电压等级	DC24V
输入开启电压	<14.5V
输入关闭电压	>14.7V
最小输入电流	-1.8mA
最大输入电流	-6mA
隔离方式	光电隔离

接线参考



接线注意

- 公共端请选择电源端子上的“EGND”端口与外部输入设备的“COM”端连接，如果外部设备该信号区域电源与控制器电源在同一个供电系统中，也可以省略该连接。

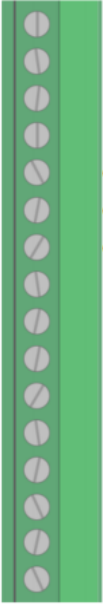
3.2.2 基本使用方法

1. 请按照以上接线说明正确接线；
2. 上电后请用 ETHERNET 接口连接 Basic-IDE；
3. 可通过“IN”指详直接读取相应输入口的状态值，详细说明见“Basic 编程手册”，也可以在 IDE 上通过“视图→输入口”界面直观查 输入口状态。

3.3 OUT 数字量输出

数字量输出采用 1 组 16Pin 螺钉式可插拔接线端子。

端子定义

端子	丝印名称	类型	说明
	OUT0	NPN 漏型，低速输出	通用隔离输出口 0
	OUT1		通用隔离输出口 1
	OUT2		通用隔离输出口 2
	OUT3		通用隔离输出口 3
	OUT4		通用隔离输出口 4
	OUT5		通用隔离输出口 5
	OUT6		通用隔离输出口 6
	OUT7		通用隔离输出口 7
	OUT8		通用隔离输出口 8
	OUT9		通用隔离输出口 9
	OUT10		通用隔离输出口 10
	OUT11		通用隔离输出口 11
	OUT12		通用隔离输出口 12
	OUT13		通用隔离输出口 13
	OUT14		通用隔离输出口 14
	OUT15		通用隔离输出口 15

3.3.1 数字输出规格及接线

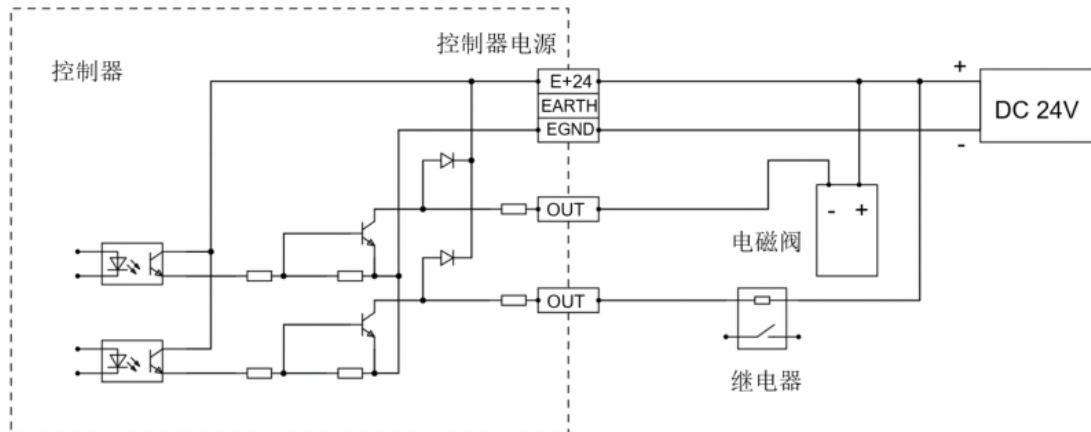
规格

项目	规格
通道数	16(OUT0-15)
输出方式	NPN 漏型，输出时为 0V
输出频率	<8KHZ
输出电压等级	DC24V
最大输出电流	+300mA
关闭时最大漏电流	25 μ A
导通响应时间	12 μ s(阻性负载典型值)
关闭响应时间	80 μ s
过流保护	支持
隔离方式	光电隔离

注意：

- 表中的时间都是基于阻性负载的典型，负载电路有变化时可能会有变化；
- 由于漏型输出，输出的关闭会比较明显受外部负载电路的影响，应用中输出频率不宜设置太高

接线参考



接线注意

- 公共端的连接请选择电源端子上的“EGND”端口与外部输入设备直流电源的负极连接，如果外部设备的直流电源与控制器电源在同一个供电系统中，也可以省略该连接；

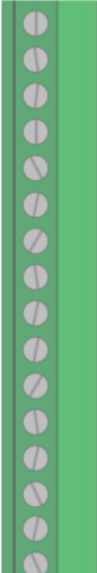
3.3.2 基本使用方法

1. 请按照以上接线说明正确接线；
2. 上电后请用 ETHERNET 接口连接 Basic-IDE；
3. 可通过“OP”指详直接操作端口开启或关闭，详细说明见“Basic 编程手册”，也可以在 IDE 上通过“视图→输出口”界面直观查输出口状态或者对输出口进行开启或关闭。

3.4 特殊输入输出

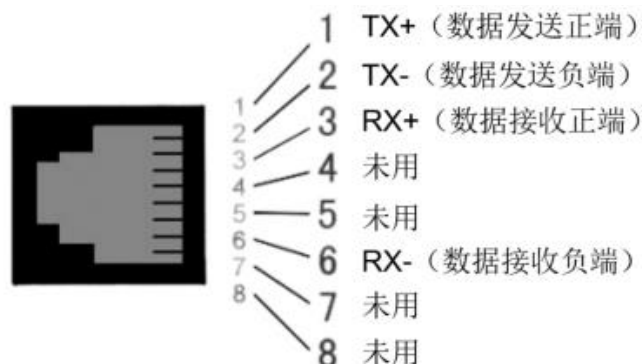
特殊信号输入输出采用 2 组 16Pin 的螺钉式可插拔接线端子。

端子定义

端子	丝印名称	说明
	0EL-	负限位 0(IN17)
	0EL+	正限位 0(IN16)
	0ORG	原点位 0(IN24)
	1EL-	负限位 1(IN19)
	1EL+	正限位 1(IN18)
	1ORG	原点位 1(IN25)
	2EL-	负限位 2(IN21)
	2EL+	正限位 2(IN20)
	2ORG	原点位 2(IN26)
	3EL-	负限位 3(IN23)
	3EL+	正限位 3(IN22)
	3ORG	原点位 3(IN27)
	E24V	+24V 电源
	E24V	+24V 电源
	EGND	+24V 电源地
	EGND	+24V 电源地
	0SON	伺服使能 0(OUT16)
	0CLR	驱动报警清除 0(OUT20)
	0ALM	报警输入 0(IN28)
	1SON	伺服使能 1(OUT17)
	1CLR	驱动报警清除 0(OUT21)
	1ALM	报警输入 1(IN29)
	E24V	+24V 电源
	EGND	+24V 电源地
	2SON	伺服使能 2(OUT18)
	2CLR	驱动报警清除 2(OUT22)
	2ALM	报警输入 2(IN30)
	3SON	伺服使能 3(OUT19)
	3CLR	驱动报警清除 3(OUT23)
	3ALM	报警输入 3(IN31)
	+5V	+5V 电源
	GND	+5V 电源地

3.5 ETHERNET 网口

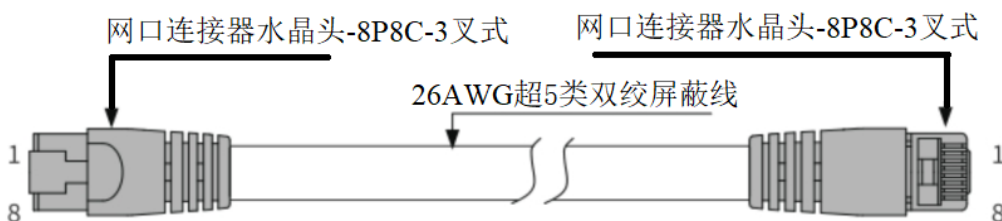
ECI104A 网络型运动控制卡具有一个以太网口，支持 MODBUS_TCP 协议和自定义通讯，默认 IP 地址 192.168.1.11。



线缆通讯要求

ETHERNET 通讯接口采用标准以太网 RJ45 接口。

网线选用超五类屏蔽的网线，水晶头带有金属壳，以减小干扰，防止信息被窃听。如下图所示：



项目	线缆
电缆类型	弹性交叉电缆，超五类
导线类型	双绞线
线对	4
隔离	十字骨架
接头	带铁壳水晶头
线缆材质	PVC 材质
线缆长度	不超过 100 米

采用 RJ45 网线接法：

- 安装时，握住带线的水晶头，插入 RJ45 接口直至发出“喀哒”声；
- 为确保通讯的稳定性，请将线缆用扎线带等进行固定；
- 拆卸时，按住水晶头尾部机构将连接器与模块呈水平方向拔出；

请使用管型预绝缘端子和合适线径的线缆来进行用户端子的接线。

3.6 脉冲方向轴接口

方向脉冲轴端口采用 1 组 16Pin 的螺钉式可拔插接线端子。

接口定义

接口	针脚号	名称	说明
	1	0PUL+	轴 0 脉冲输出
	2	0PUL-	轴 0 脉冲输出
	3	0DIR+	轴 0 方向输出
	4	0DIR-	轴 0 方向输出
	5	1PUL+	轴 1 脉冲输出
	6	1PUL-	轴 1 脉冲输出
	7	1DIR+	轴 1 方向输出
	8	1DIR-	轴 1 方向输出
	9	2PUL+	轴 2 脉冲输出
	10	2PUL-	轴 2 脉冲输出
	11	2DIR+	轴 2 方向输出
	12	2DIR-	轴 2 方向输出
	13	3PUL+	轴 3 脉冲输出
	14	3PUL-	轴 3 脉冲输出
	15	3DIR+	轴 3 方向输出
	16	3DIR-	轴 3 方向输出

注意:

- 部分伺服驱动器(脉冲、方向)内部电路不是光耦隔离,此时必须把 GND 和驱动器(脉冲、方向)GND 连接。

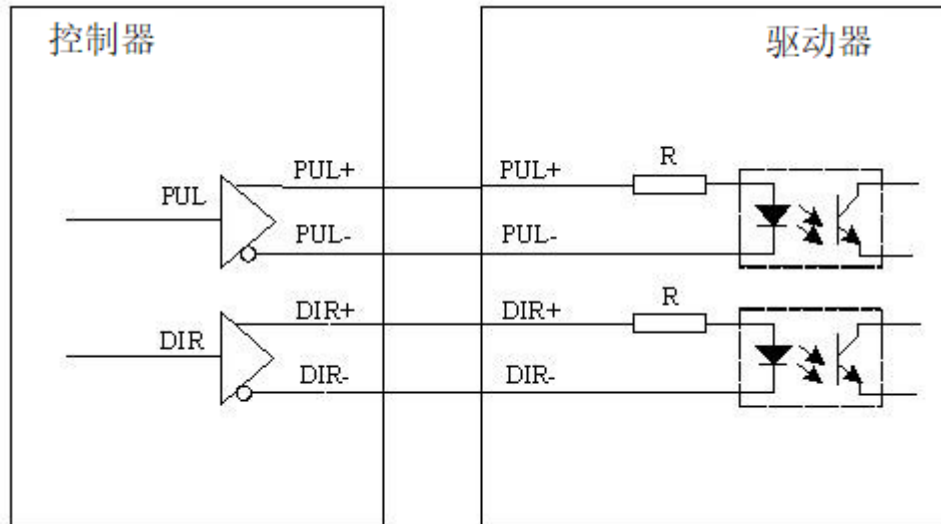
3.6.1 脉冲方向接口规格及接线

规格

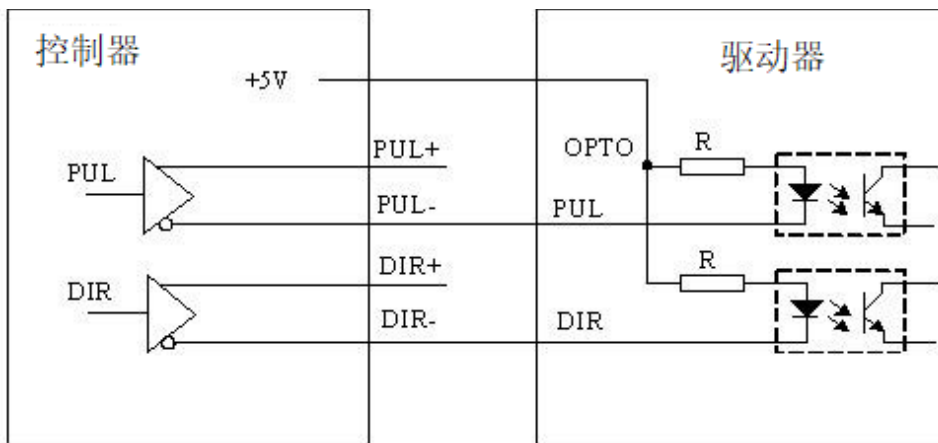
项目	说明
脉冲/方向(PUL/DIR)信号类型	差分输出信号
脉冲/方向(PUL/DIR)信号电压范围	0-5V
脉冲/方向(PUL/DIR)信号最大频率	5MHz
隔离方式	非隔离
5V 电源(+5V,GND)最大输出电流	50mA

接线参考

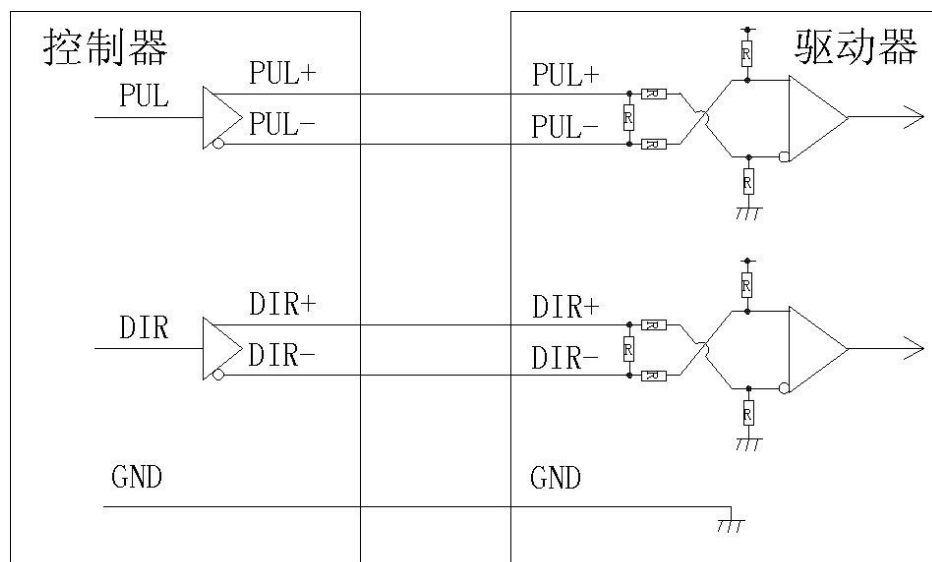
差分输出方式:



单端输出方式:



高速差分输出方式:



接线注意

- 速度满足要求时优先使用低速差分脉冲，使用高速差分脉冲时务必将控制器内部数字地连到驱动器高速脉冲参考地。

3.6.2 基本使用方法

1. 参考以上接线示意图正确连接控制器与驱动器；
2. 上电后请选用 ETHERNET、RS232 任一种接口连接 Basic-IDE；
3. 设置基本运动参数 ATYPE,UNITS,SPEED,ACCEL,FWD_IN,REV_IN 等轴参数；
4. 脉冲轴的相关参数较多，需通过相关指令进行设定和查看，详细说明见“Basic 编程手册”，也可以在 IDE 上通过“视图→轴信息”界面直观查。

参考 BASIC 例程

BASE(0,1)	'选择轴
ATYPE=1,1	'设置轴 0,1 为脉冲轴类型
UNITS=1000,1000	'设置轴 0,1 脉冲当量为 1000 个脉冲为单位
SPEED=100,100	'设置轴速度为 100*1000 脉冲/秒
ACCEL=1000,1000	'设置轴加速度 1000*1000 脉冲/秒/秒
FWD_IN=-1,-1	'禁用轴正向硬限位
REV_IN=-1,-1	'禁用轴负向硬限位
MOVE(10)AXIS(0)	'轴 0 正向运动 10*1000 个脉冲的距离
MOVE(-10)AXIS(1)	'轴 1 负向运动 10*1000 个脉冲的距离

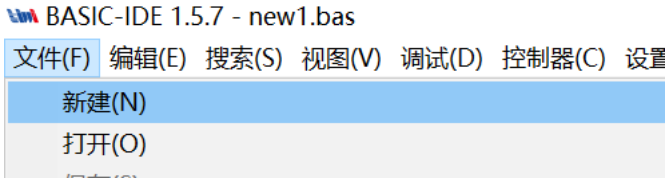
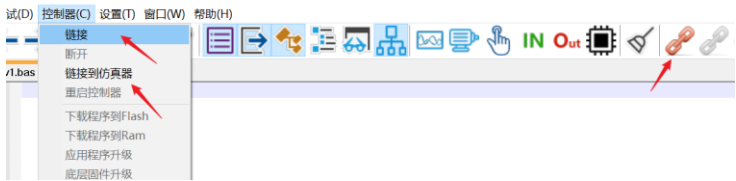
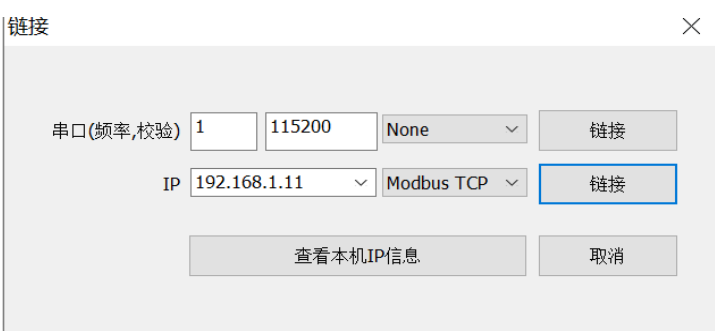
第四章 编程与应用

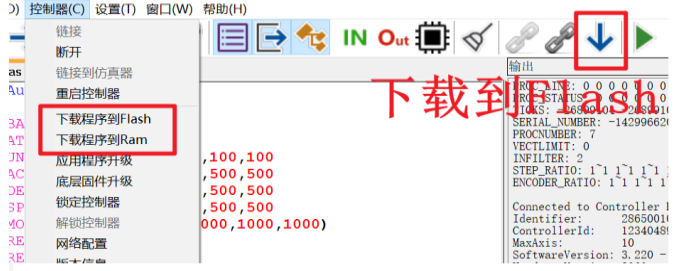
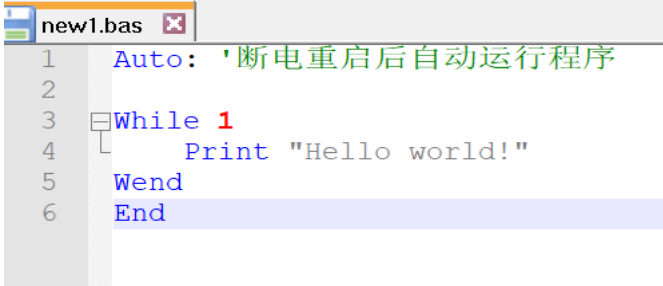
4.1 Basic-IDE 软件使用

Basic-IDE 是力为控制技术运动控制器的 PC 端程序开发调试与诊断软件，通过它用户能够很容易的对控制器进行程序编辑与配置，快速开发应用程序、实时诊断系统运行参数以及对运动控制器正在运行的程序参数进行实时调试，支持中英双语环境。

Basic-IDE 详细使用方法参考《Basic-IDE 帮助》。

下面讲解Basic-IDE使用的基本方法：

步骤	操作	显示界面
1	新建文件 控制器支持单独运行.bas 文件和项目文件（多文件联编），在“文件”中选择需要新建的文件	
2	链接控制 点击“控制器”-“链接”，或者点击链接图标，没有控制器是可选择连接到仿真器仿真运行，点击“连接”-“连接到仿真器”	
	点击“连接”弹出“连接到控制器”窗口，可选择串口连接或网口连接，选择匹配的串口参数或网口 IP 地址后，点击连接即可。	
3	程序 下载到 Flash：通过菜单栏“控制器”-“下载程序到 Flash”或工具栏“下载到 Flash”快捷键，下载项目或.bas 文件到控制器并立刻运行，掉电后保存。	

	下载	下载到 RAM: 菜单栏“控制器”-“下载程序到 Ram”, 下载项目或.bas 文件到控制器并立刻运行, 掉电后会丢失。	
4	程序自动运行	对于.bas 文件, 在文件首行加入 auto: 可以使控制器断电重启后自动运行	

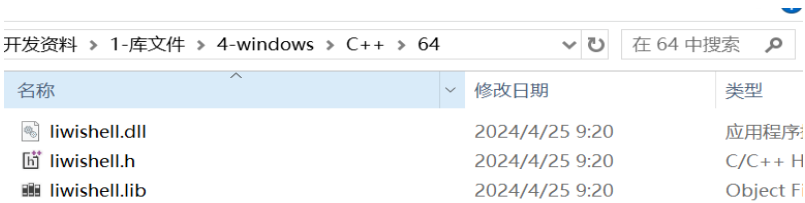
4.2 上位机编程应用

控制器支持 windows, linux, wince 各种操作系统下的开发, 提供 VC(Visual C++)、VB(Visual Basic)、C#(Visual C#)、QT(Qt Creator) 等各种环境的 dll 库

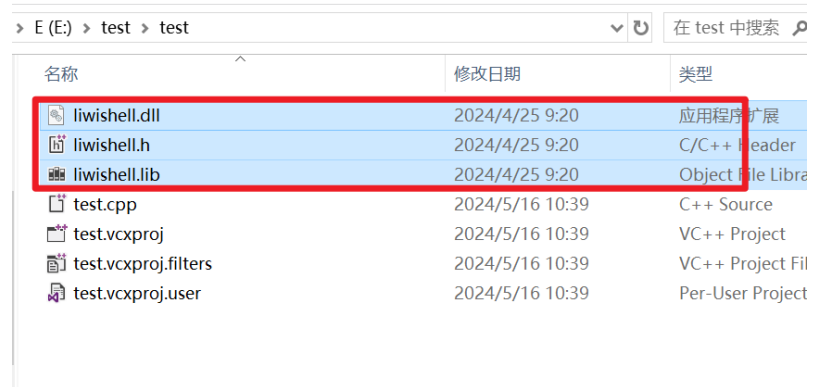
上位机软件编程详情请参考《LIWI PC编程手册》。

下面以C++为例, 讲解用VS中C++的开发过程

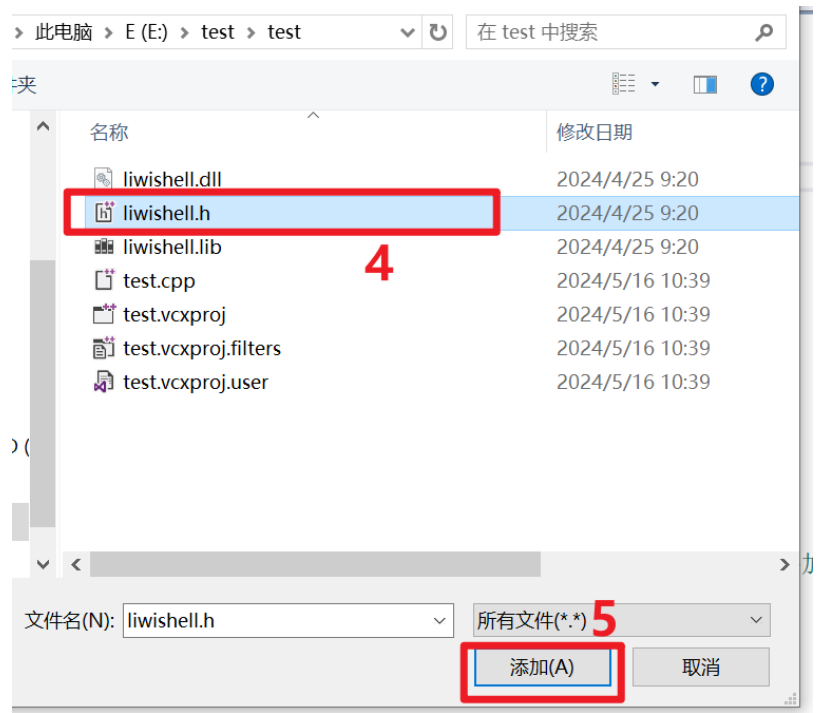
步骤	操作	显示界面
1	新建项目 打开VS, 创建新项目	

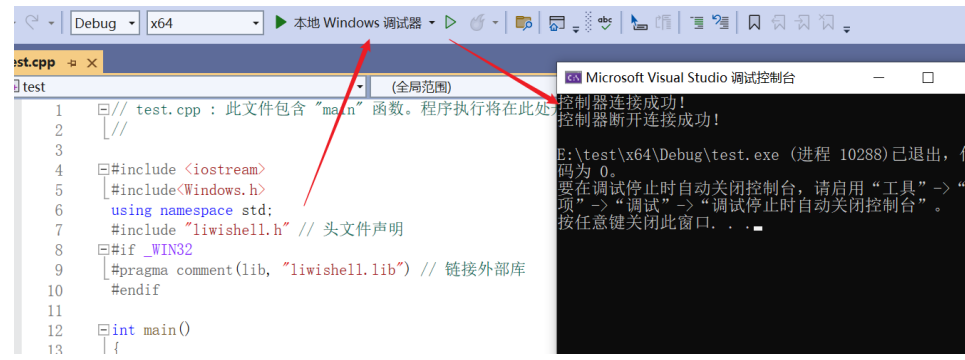
		选择开发语言C++，创建C++控制台应用	
		下一步，配置新项目，项目命名test，项目位置存放“E:\test”	
2	Dll库文件配置	找到厂家提供的光盘资料里面的C++函数库，路径如下(64 位库为例)	

将上述路径
下面的所有
DLL相关库
文件复制到
新建的项目
里面。



在项目中添
加静态库 和
相关头文
件。静态
库
liwishell.lib
n.lib 相关头
文件:
liwishell.h



	在项目的头文件中添加外部头文件声明，使用代码链接库	 <pre> 1 // test.cpp : 此文件包含 "main" 函数。程序执行将在此处开始并结束。 2 // 3 4 #include <iostream> 5 #include<Windows.h> 6 using namespace std; 7 #include "liwishell.h" // 头文件声明 8 #if _WIN32 9 #pragma comment(lib, "liwishell.lib") // 链接外部库 10 #endif 11 12 int main() 13 { 14 const char* ip = "192.168.1.11"; // 控制器默认IP地址为192.168.1 </pre>
3	声明相关的头文件和定义控制器连接句柄，至此项目新建完成	 <pre> 1 // test.cpp : 此文件包含 "main" 函数。程序执行将在此处 2 // 3 4 #include <iostream> 5 #include<Windows.h> 6 using namespace std; 7 #include "liwishell.h" // 头文件声明 8 #if _WIN32 9 #pragma comment(lib, "liwishell.lib") // 链接外部库 10 #endif 11 12 int main() 13 { </pre> Microsoft Visual Studio 调试控制台 控制器连接成功! 控制器断开连接成功! E:\test\x64\Debug\test.exe (进程 10288) 已退出, 代码为 0。 要在调试停止时自动关闭控制台, 请启用“工具”->“选项”->“调试”->“调试停止时自动关闭控制台”。 按任意键关闭此窗口。...
4	调用函数库，控制器链接测试	 <pre> 14 const char* ip = "192.168.1.11"; // 控制器默认IP地址为192.168.1.11, 仿真器默认IP地址为127.0.0. 15 PMC_HANDLE handle = NULL; // 卡链接 16 int ret = 0; 17 ret = PMC_OpenEth(ip, &handle); // 连接平台TCP控制器; 18 //ret = PMC_OpenEthModbusRTU(ip, &handle); // 连接系统R 19 if (0 != ret) 20 { 21 cout << "connect controller failed!" << endl; 22 handle = NULL; 23 return -1; 24 } 25 cout << "控制器连接成功!" << endl; 26 27 Sleep(1000); 28 ret = PMC_Close(handle); 29 if (0 != ret) 30 { 31 cout << "disconnect controller failed!" << endl; 32 handle = NULL; 33 return -1; 34 } 35 cout << "控制器断开连接成功!" << endl; 36 37 return 0; </pre> Microsoft Visual Studio 调试控制台 控制器连接成功! 控制器断开连接成功! E:\test\x64\Debug\test.exe (进程 10288) 已退出, 代码为 0。 要在调试停止时自动关闭控制台, 请启用“工具”->“选项”->“调试”->“调试停止时自动关闭控制台”。 按任意键关闭此窗口。...

第五章 运行与维护

设备正确的运行及维护不但可以保证和延长设备本身的生命周期，为防止设备性能劣化或降低设备失效的概率，按事先规定的计划或相应技术条件的规定进行的技术管理措施。

5.1 定期检查与维护

工作环境等对控制器有影响，所以，通常以6个月~1年的检查周期为标准对其做定期检查，可以根据周围环境适当调整运动控制器的检查周期，使其工作在规定的标准环境中。

检查项目	检查内容	检查标准
电源	测量电压是否为额定值	DC 24V (-10%~+10%)
周围环境	环境温度是否在规定范围内（柜内安装时，柜内温度即环境温度）	-20°C-60°C
	环境湿度是否在规定范围内（柜内安装时，柜内湿度即环境湿度）	10%-95%非凝结
	是否有阳光直射	应无
	有无水、油、化学品等的飞沫	应无
	有无粉尘、盐分、铁屑、污垢	应无
	有无腐蚀性气体	应无
	有无易燃、易爆性气体或物品	应无
	控制器是否受到振动或冲击	应在耐振动、耐冲击的范围内
安装和接线状态	散热性是否良好	应保持良好通风及散热
	基本单元和扩展单元是否安装牢固	安装螺丝应上紧、无松动
	基本单元和扩展单元的联接电缆是否完全插好	联接电缆不能松动
	外部接线的螺丝是否松动	螺丝应上紧、无松动
	外部接线是否损坏	外部接线不能有任何外观异常

5.2 常见问题及处理

常见问题	解决建议
电机不转动	1. 轴类型 ATYPE 配置是否正确; 2. 确认是否有硬件限位、软件限位、报警信号起作用, 轴状态是否正常; 3. 电机是否使能成功; 4. 确认脉冲当量 UNITS、速度的值是否合适, 如果有编码器反馈查 MPOS 是否在变化; 5. 确认脉冲模式和驱动器的脉冲模式是否匹配; 6. 控制器端或驱动器端是否产生报警; 7. 检查接线是否正确; 8. 确认控制器是否正常发送脉冲。
限位信号不起作用	1. 限位传感器工作是否正常, IDE“输入”界面是否可以监控到限位传感器的信号变化; 2. 限位开关的映射是否正确; 3. 限位传感器和控制器的公共端是否相连。
输入口检测不到信号	1. 检查接线是否有接触不良; 2. 检查输入口编号是否与操作的一致
输出口操作无响应	1. 检查接线是否有接触不良; 2. 检查输入口编号是否与操作的一致
POWER 灯亮, RUN 灯不亮	1. 检查供电电源功率是否充足, 此时最好给控制器单独供电, 调整好重启控制器; 2. ALM 灯是否有规律的闪烁 (硬件问题)。
RUN 灯亮, ALM 灯也亮	1. 程序运行错误, 请查验 Basic 错误代码, 检查应用程序。
控制器与 PC 串口连接失败	1. 串口参数是否被运行程序修改, 可以通过?*SETCOM 查当前的所有串口配置; 2. 查PC 的串口参数与控制器是否匹配; 3. 打开设备管理器, 查PC 的串口驱动是否正常。
CAN 扩展模块连接不上	1. 检查CAN 接线和供电回路是否正常; 2. 检查拨码开关, 是否有多个扩展模块采用同样的 ID; 3. 干扰严重的场合使用双绞线、屏蔽层接地, 扩展板输出口带的器

	件干扰大需要与控制器分开电源供电。
控制器与 PC 网口连接失败	1. 网口灯不亮时检查接线是否正常，拔插网线后重新连接； 2. 确认电脑IP 地址和控制器地址是否处于同一个网段且为不同主机号；检查控制器IP地址，可以用串口连接后查、获取； 3. 控制器的电源灯POWER和运行指示灯RUN是否正常亮起； 4. 网线是否有问题，更换质量好的网线再尝试连接； 5. 检查控制器 IP 是否和其他设备冲突； 6. 检查控制器的网口通道是否全部被其他设备占用（最大支持三个），将其他设备断开之后在尝试连接； 7. 多网卡的情况下建议禁用其他网卡，或者更换电脑再连接； 8. 检查 PC 防火墙设置； 9. Ping 一下控制器IP，是否能 Ping 通控制器，若无法 Ping 通，检查物理接口，或者网线； 10. arp -a 查询IP地址和MAC地址。 11. 重启控制器后再尝试链接。

第六章 售后服务

服务对象

本售后服务条款规定服务内容适用于通过力为控制技术及其授权的合法渠道购买的运动控制器、扩展模块等。

服务项目

1.保修期：12 个月：

在保修期内，如果产品发生非人为故障，我们为您提供保修服务。请客户联系商务人员，寄到我们公司,我们将在维修周期内完成维修并寄还给您。

保修期计算方法，一般按条码管理扫描出库时间作为发货时间（如果客户能提供确切的发货时间证明，也可以按照该时间作为发货时间）。

2.换货：

自产品发货之日起 3 个月内，如果产品发生非人为故障，我们可以为您更换同型号产品。

3.终身维护：

我们将为客户提供终身维护服务。在保修期内但不符合保修条件或超过保修期限的故障产品，我们提供有偿维修服务，在客户确认接受产品的维修费用后，我们安排进行产品的维修。但对已经停产的产品，或缺乏维修物料，或损坏过于严重无维修价值的返回品则无法提供维修服务。

4.维修费用：

- 1) 保修期内的产品，非人为原因引起的故障，免费维修。
- 2) 超保修期或人为损坏产品收费标准，我们将根据不同型号和损坏程度收取元件的成本费、人工费和运费；具体的费用，由对接的商务人员报价给您。
- 3) 运费：保修范围内产品运费由我司负担单程，非保修范围内的产品运费由客户负担。

5.不享受免费保修的情况：

- 1) 由于火灾、水灾、地震等不可抗力因素造成的产品故障。
- 2) 由于客户安装或者使用不当所导致的损坏。
- 3) 未经本公司技术授权的人员对产品进行了拆卸、维修或者改装造成的产品故障。
- 4) 非本公司直销或授权的合法渠道购买的产品。
- 5) 产品的编码撕毁、涂改或者其他原因造成的产品编码无法辨认。



深圳市力为控制技术有限公司

SHENZHEN LIWI CONTROL TECHNOLOGY CO.,LTD

深 圳 市 力 为 控 制 技 术 有 限 公 司

地 址：深圳市宝安区宝安大道 4018 号华丰国际商务大厦 23A10

邮 编：518055

电 话：0755-23002700

传 真：0755-23002700

Email: mail@liwi.com.cn

网 址: www.liwicz.com
