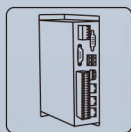
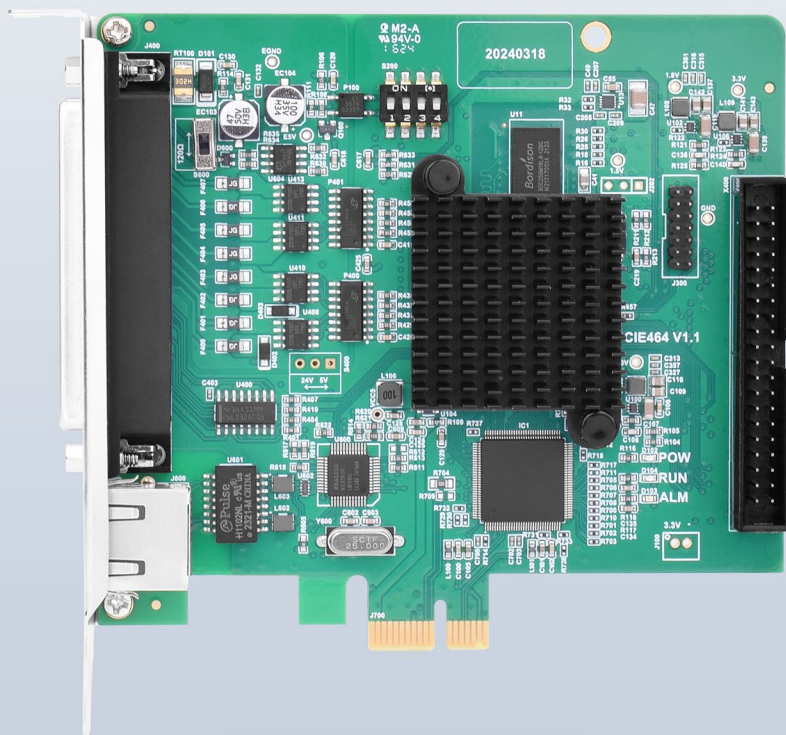
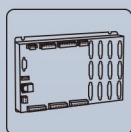


PCIe总线运动控制卡

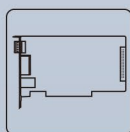
PCIe464



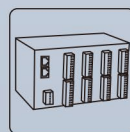
机器视觉运动
控制一体机



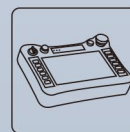
运动控制器



运动控制卡



IO扩展模块



人机界面

声明

感谢您选择正运动公司的产品。在使用之前，请务必仔细阅读该手册，以便您能够正确、安全地使用本产品。本公司不对因使用本产品而造成的任何直接或间接损失承担责任。

本手册版权归深圳市正运动技术有限公司所有。未经本公司书面许可，严禁以任何形式翻印、翻译和抄袭本手册的任何内容。

本手册中的信息仅供参考。由于改进设计等原因，正运动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！

安全注意事项

为防止对错误使用本产品而可能带来的伤害和损害，对务必遵守的事项做出以下说明。



危 险

不要在有水的地方，存在腐蚀性、易燃性气体的环境内和靠近可燃性物质的地方使用。	可能造成触电、火灾、损坏等
安装或拆卸时，请确保产品处于断电状态。	
电缆应切实接好，通电外露部位须通过绝缘物做到绝缘。	
接线工作必须由专业人员来操作。	



注 意

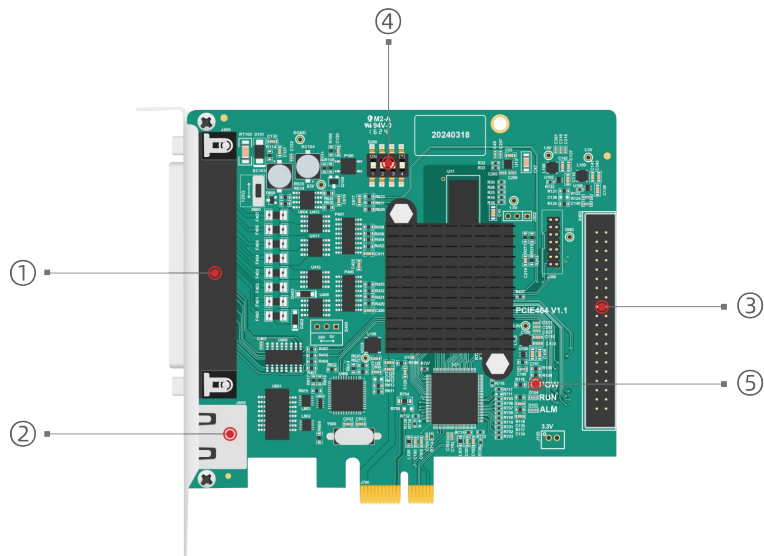
产品应安装在规定的范围范围内。	可能造成损坏、误操作等
确保产品硬件电路板上没有异物。	
安装后产品与安装架之间应紧密牢固。	
产品安装后与周边部件之间应至少留出 2-3cm 以便通风和更换。	
绝不可自行拆解、改造、修理。	

目录

第一章 产品信息.....	1
1.1 产品简介.....	1
1.2 接口介绍.....	2
1.3 规格选型.....	2
1.4 订货信息.....	3
1.5 应用环境.....	3
1.6 硬件安装.....	4
第二章 硬件接口.....	5
2.1 J400 信号接口	5
2.2 X400 扩展接口	6
2.3 IO 电源输入	7
规格.....	7
接线.....	7
2.4 CAN 通讯接口	8
规格.....	8
接线.....	8
使用方法.....	9
2.5 IN 数字量输入接口	9
规格.....	9
接线.....	10
使用方法.....	10
2.6 OUT 数字量输出接口	11
规格.....	11
接线.....	11
使用方法.....	11
2.7 本地轴接口.....	12
规格.....	12
接线.....	12
使用方法.....	13
2.8 单端轴接口.....	14
规格.....	14
接线.....	14
使用方法.....	15
2.9 EtherCAT 总线接口/Ethernet 网口.....	16

规格.....	16
接线.....	17
使用方法.....	17
2.10 拨码开关.....	19
第三章 资源扩展.....	20
3.1 CAN 总线扩展	20
接线.....	20
资源映射	20
3.2 EtherCAT 总线扩展	23
接线.....	23
资源映射.....	25
第四章 可选配置.....	26
4.1 EXDB37M-37 接线板	26
4.2 DB37-150 屏蔽电缆	26
4.3 ACC37 接线板	26
4.4 ZP72-02 转接线	27
第五章 安装使用.....	28
5.1 PCIE464 安装	28
5.2 驱动程序安装.....	28
第六章 编程应用.....	34
6.1 RTSys 软件使用	34
6.2 固件升级.....	38
6.3 上位机编程应用.....	40
第七章 运行与维护.....	43
7.1 定期检查与维护.....	43
7.2 故障排查.....	43
第八章 售后服务.....	45
附录.....	46
更新记录.....	46

1.2 接口介绍



序号	接口	说明
①	I/O 电源接口	接 24V 直流电源
	CAN 总线接口	接 CAN 扩展模块用来扩展资源
	J400 信号接口	多功能信号接口，接接线板。包含脉冲信号输出，编码器输入，I/O 接口
②	J600	EtherCAT 接口
③	X400	I/O 控制信号，需要更多 I/O 时选配 ACC37 转接板使用
④	S200	拨码开关，用来设定 PCIE464 的 ID
⑤	控制器状态灯	POW 电源指示灯：电源接通时亮灯
		RUN 运行指示灯：正常运行时亮灯
		ALM 告警指示灯：运行错误时亮灯

1.3 规格选型

型号	PCIE464-AX64	PCIE464-AX16	PCIE464-AX32
基本轴数	64 轴，其中： 4 脉冲轴（1 路差分轴， 3 路 IO 单端轴） 3 编码器（1 路差分编码器， 2 路 24V 单端编码器）	16 轴，其他同 PCIE464-AX64	32 轴，其他同 PCIE464-AX64
总轴数	64（基本轴+虚拟轴）	64	64
EtherCAT 总线轴	√		
IN 单端编码器轴	2		
OUT 单端脉冲轴	3(脉冲+方向)		
数字输入	24（通用），IN0-7 为高速输入		

数字输出	24（通用），OUT0-7 为高速输出
扩展数字输入	≤4096
扩展数字输出	≤4096
EtherCAT	1
高速锁存	4
硬件比较输出 HW	8
通用 PWM	8
点位运动	√
电子凸轮	
直线插补	
圆弧插补	
连续插补	
Scara 机械手	
程序空间	1920kbyte
掉电存储	√
外形尺寸 (mm)	144*120

1.4 订货信息

PCIE464 运动控制卡选配件订货型号：

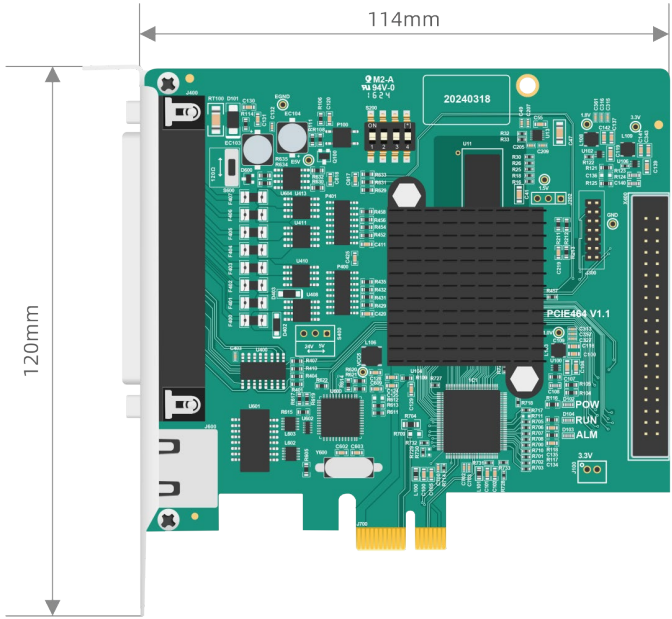
名称	型号	规格描述	说明
屏蔽电缆	DB37-150	DB37 芯公对公电缆线	选配
接线板	EXDB37M-37	DB37 转端子接线板	选配
转接线	ZP72-02	40P 插头转 DB37 母头扁平线	选配
接线板	ACC37-7103	IDC40 转 DB37 后的 16 进 16 出数字量接线板	选配

1.5 应用环境

项目		参数
工作温度		-10℃~55℃
工作相对湿度		10%~95%非凝结
储存温度		-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	

1.6 硬件安装



卡槽接口按 PCIE*1 标准的卡设计，兼容 PCIE*1 到 PCIE*16。

 PCIE 不支持热插拔，插拔卡之前请关闭计算机。

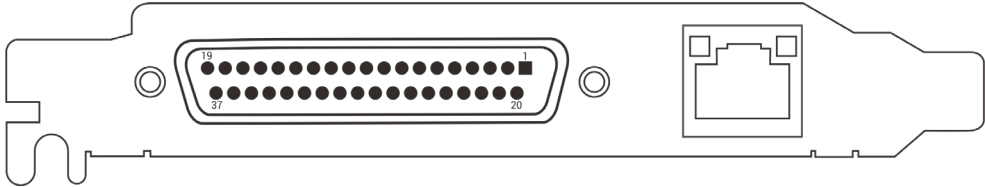
 请小心拿放，在接触控制卡电路或插/拔控制卡之前请戴上防静电手套或者触摸有效接地金属物体进行人体放电，防止可能的静电损坏运动控制卡。

第二章 硬件接口

2.1 J400 信号接口

J400 是 PCIE464 电机控制、I/O 信号控制的主要接口，信号端子如下图所示。

端子详细规格参见“单端轴接口”、“IN 数字量输入接口”和“OUT 数字量输出接口”章节。



引脚号	名称	说明	功能1	功能2	功能3
1	VCC5	内部5V输出，300mA	/	/	/
2	EA0+	第0编码器A相正极	/	/	/
3	EA0-	第0编码器A相负极	/	/	/
4	EB0+	第0编码器B相正极	/	/	/
5	EB0-	第0编码器B相负极	/	/	/
6	EZ0+	第0编码器Z相正极	/	/	/
7	EZ0-	第0编码器Z相负极	/	/	/
8	GND	内部电源地	/	/	/
9	IN0	高速输入0(隔离)	锁存	/	/
10	IN1	高速输入1(隔离)	锁存	/	/
11	IN2	高速输入2(隔离)	锁存	/	第3编码器Z相
12	IN3	高速输入3(隔离)	锁存	/	第2编码器Z相
13	IN4	高速输入4(隔离)	/	/	第3编码器A相
14	IN5	高速输入5(隔离)	/	/	第3编码器B相
15	IN6	高速输入6(隔离)	/	/	第2编码器A相
16	IN7	高速输入7(隔离)	/	/	第2编码器B相
17	EGND	I/O电源地/ CAN通讯公共端	/	/	/
18	CANH	CAN信号线高(隔离)	/	/	/
19	CANL	CAN信号线低(隔离)	/	/	/
20	GND	内部电源地	/	/	/
21	PUL0+/EA1+	第0轴正向脉冲	/	/	第1编码器A相正极
22	PUL0-/EA1-	第0轴负向脉冲	/	/	第1编码器A相负极
23	DIR0+/EB1+	第0轴正向方向	/	/	第1编码器B相正极
24	DIR0-/EB1-	第0轴负向方向	/	/	第1编码器B相负极
25	EZ1+	/	/	/	第1编码器Z相正极
26	EZ1-	/	/	/	第1编码器Z相负极
27	OUT0	高速输出0(隔离)	HW	PWM	/

28	OUT1	高速输出1(隔离)	HW	PWM	/
29	OUT2	高速输出2(隔离)	HW	PWM	第3轴DIR
30	OUT3	高速输出3(隔离)	HW	PWM	第3轴PUL
31	OUT4	高速输出4(隔离)	HW	PWM	第2轴DIR
32	OUT5	高速输出5(隔离)	HW	PWM	第2轴PUL
33	OUT6	高速输出6(隔离)	HW	PWM	第1轴DIR
34	OUT7	高速输出7(隔离)	HW	PWM	第1轴PUL
35	E5V	外部5V电源输出	/	/	/
36	E24V	IO 24V电源输入	/	/	/
37	EGND	IO电源地	/	/	/

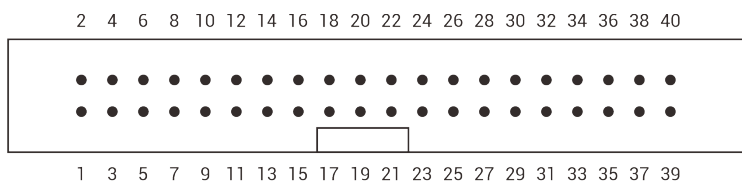
说明:

1. PCIE464的E5V电源输出最大负载为300mA，不要接大功率的负载，以免损坏。
2. PCIE464的输出口电流最大300mA，可以直接接大部分负载，请核算电流。
3. IN2-7有单端编码器轴的功能，只支持24V编码器输入，当ATYPE=0时为通用输入，注意接线方式。
4. OUT2-7有单端脉冲轴的功能，针对于5V的驱动器的脉冲方向接口，驱动器的PUL+和DIR+请连接到E5V接口，当ATYPE=0时为通用输出，注意接线方式。
5. VCC5和GND为本地脉冲轴和编码器轴接线时所使用。
6. J400信号接口21-26号引脚的本地脉冲轴/编码器功能取决于固件支持，不能同时作为输入输出。
7. PCIE464的IO口为隔离IO口，请将IO电源从EGND、E24V输入，注意正负极，以免烧毁IO口。

2.2 X400 扩展接口

X400 接口为 I/O 信号控制接口，采用 ACC37-7103 转接板(16 进 16 出，引脚号 1-16 为 IN8-IN24, 引脚号 21-36 为 OUT8-OUT24)连接外部设备，此转接板为选配，需要更多 I/O 时可选。详细规格根据转接板不同而不同，参考“第四章 可选配置”章节。

X400 接口本身为内部 IO，是非隔离信号，不能直接接外部设备，需要接 ACC37 接线板，或者带隔离功能的转接板才能使用。



引脚号	名称	说明	引脚号	名称	说明
1	IN8/OUT39	通用IO信号	21	OUT8/IN39	通用IO信号
2	IN9/OUT38	通用IO信号	22	OUT9/IN38	通用IO信号
3	IN10/OUT37	通用IO信号	23	OUT10/IN37	通用IO信号
4	IN11/OUT36	通用IO信号	24	OUT11/IN36	通用IO信号
5	IN12/OUT35	通用IO信号	25	OUT12/IN35	通用IO信号
6	IN13/OUT34	通用IO信号	26	OUT13/IN34	通用IO信号
7	IN14/OUT33	通用IO信号	27	OUT14/IN33	通用IO信号
8	IN15/OUT32	通用IO信号	28	OUT15/IN32	通用IO信号
9	IN16/OUT31	通用IO信号	29	OUT16/IN31	通用IO信号

10	IN17/OUT30	通用IO信号	30	OUT17/IN30	通用IO信号
11	IN18/OUT29	通用IO信号	31	OUT18/IN29	通用IO信号
12	IN19/OUT28	通用IO信号	32	OUT19/IN28	通用IO信号
13	IN20/OUT27	通用IO信号	33	OUT20/IN27	通用IO信号
14	IN21/OUT26	通用IO信号	34	OUT21/IN26	通用IO信号
15	IN22/OUT25	通用IO信号	35	OUT22/IN25	通用IO信号
16	IN23/OUT24	通用IO信号	36	OUT23/IN24	通用IO信号
17	/	/	37	/	/
18	/	/	38	/	/
19	/	/	39	/	/
20	/	/	40	/	/
说明：X400接口和ACC337转接板接口的端子定义相同。					

2.3 IO 电源输入

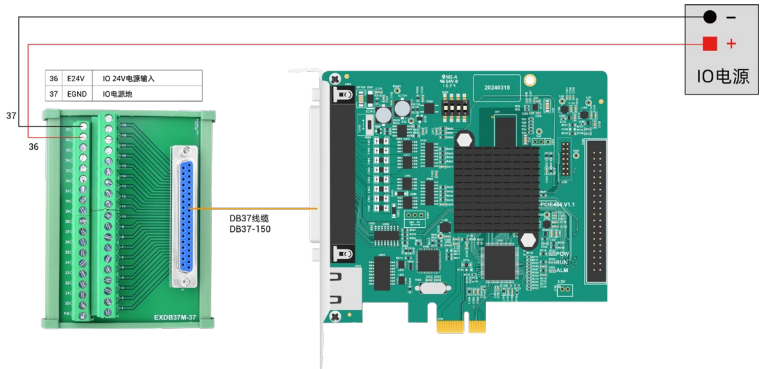
I/O 信号端子的电源输入采用 DC24V 电源，通过 J400 信号接口上的针脚 36(E24V)、针脚 37(EGND)接入。

若选配了 ACC37-7103 接线板，同样需要 DC24V 电源供电，通过 5.08mm 螺钉式接线端子的 EGND、E24V 端接入。

规 格

电源	说明
输入电压	DC24V±5%
最大功率	10W
防反接	√
过流保护	√
隔离电源	√
电缆类型	推荐 1.0 平方毫米铜芯电缆

接 线



2.4 CAN 通讯接口

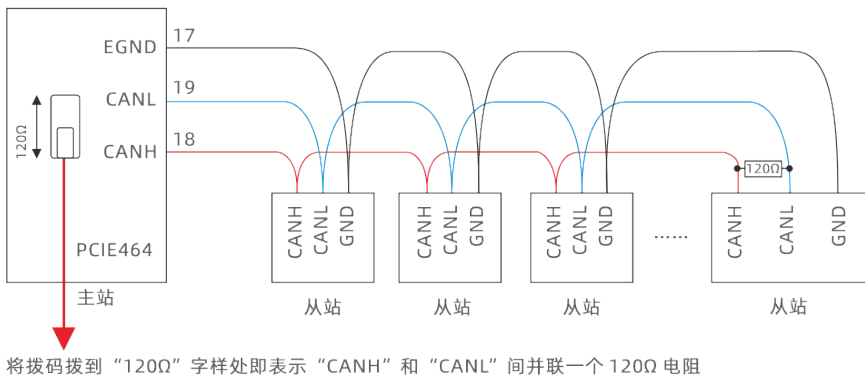
CAN 通讯接口通过 J400 信号接口上的针脚 18(CANH)、针脚 19(CANL)接入。一定要把针脚 17 (EGND)与 CAN 模块的 CAN 的地接在一起，达到共零效果，防止 CAN 芯片烧坏。

CAN 总线上控制卡端的 120 Ω 终端电阻通过拨码开关控制(J400 信号接口旁)，拨至“120 Ω ”字样处为“ON”。

规 格

CAN	说明
通讯速率	$\leq 1\text{Mbps}$
终端电阻	120 Ω
布线结构	菊花链结构
可扩展节点数	≤ 16 个
接线长度	建议 <30m (500kbps)
通讯隔离	√

接 线

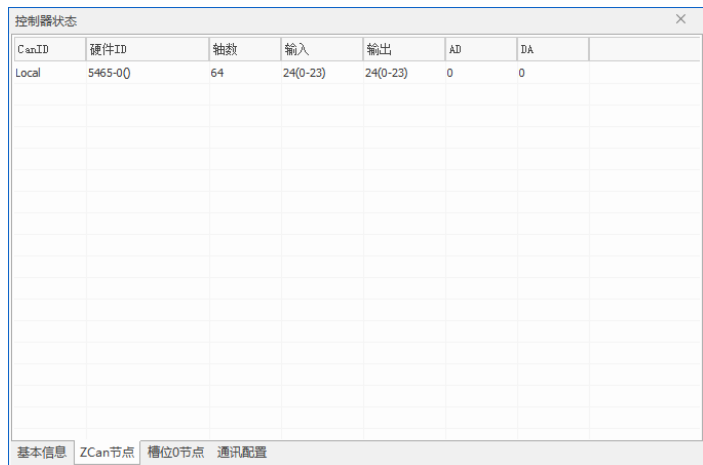


注 意

- 如上为菊花链布线结构，不可采用星型结构，节点之间的距离越短越好；
- 请在 CAN 总线最两端接口各并接一个 120 Ω 的终端电阻，匹配电路阻抗，保证通讯稳定性,PCIE464 在板载上有个 120 Ω 电阻的拨码，将拨码拨到“120 Ω ”字样处即可；
- 请务必连接 CAN 总线上各个节点的公共端达到共零效果，共地能有效防止 CAN 芯片烧坏；
- 请使用双绞屏蔽线，尤其是环境恶劣的场合，务必使屏蔽层充分接地（机壳）；
- 现场布线要注意和强电之间的距离，建议 30cm 以上；
- 要注意整个线路上的接地要良好，机壳的接地要接在标准的厂房地桩上。

使 用 方 法

1. 正确接线后上电并通过“PCI”接口将控制器连接到 RTSys；
2. 配置控制器 CAN 主站：
 - a) 采用“CANIO_ADDRESS”指令设置主站“地址”和“速率”；
 - b) 采用“CANIO_ENABLE”指令设置使能或禁止 CAN 主站功能；
 - c) 可通过“RTSys>控制器>控制器状态>通讯配置”界面直观查看参数；
 - d) 可通过“RTSys>控制器>控制器状态>ZCan 节点”界面直观查看总线节点参数；



3. 正确匹配 CAN 从站模块的“速率”和“地址”并完成资源映射操作，可参考“3.1CAN 总线扩展”；
4. 设置完成后重启所有站点即可建立通讯正常使用，若从站模块“ALM”灯亮起则表示通讯建立失败；
5. 注意 CAN 总线上每个节点的“速率”设置必须一致，“地址”设置和资源映射不能够产生冲突，否则会通讯建立失败或者通讯错乱；
6. 以上指令详解以及其他相关指令请查看“RTSys>常用>帮助文档>RTBasic 帮助文档”。

2.5 IN 数字量输入接口

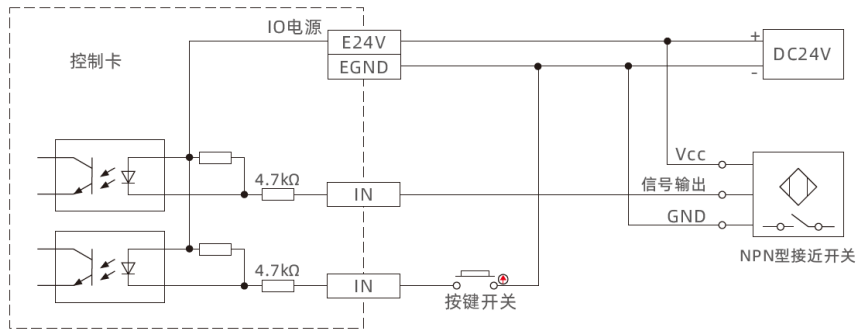
数字输入分布在 J400 (IN0-IN7) 和 X400 (IN8-IN39) 信号接口中。

规 格

项目	高速输入 (IN0-7)	低速输入 (IN8-23)
输入方式	NPN 型 (低电平触发)	NPN 型 (低电平触发)
输入频率	<400kHz	<5kHz
输入阻抗	4.7k Ω	4.7k Ω
输入电压	$\leq 24V$	$\leq 24V$
通讯隔离	√	√ (X400 为非隔离信号)

接 线

通用输入接线：（单端编码器轴接线参考“单端轴接口”章节）



注 意

- 数字输入接线如上图，外部负载可以是按键开关或传感器等，需注意信号规格匹配；
- 建议负载与控制器采用同一个电源，否则需将两者电源负极连接。
- 现场布线要注意和强电之间的距离，建议 30cm 以上；
- 要注意控制器的接地要良好，机壳的接地要接在标准的厂房地桩上；

使 用 方 法

1. 正确接线后上电并通过“PCI”接口将控制器连接到RTSys；
2. 可通过“IN”指令直接读取相应输入口的状态值，也可以通过“RTSys>工具>输入口”界面直观查看输入口状态；



3. 锁存功能可通过“REGIST”、“REG_POS”、“REG_INPUTS”进行配置和设定；
4. 轴正负限位信号口/原点信号可通过“FWD_IN”、“REV_IN”、“DATUM_IN”指令设置；
5. 以上指令详解以及其他相关指令请查看“RTSys>常用>帮助文档>RTBasic 帮助文档”。

2.6 OUT 数字量输出接口

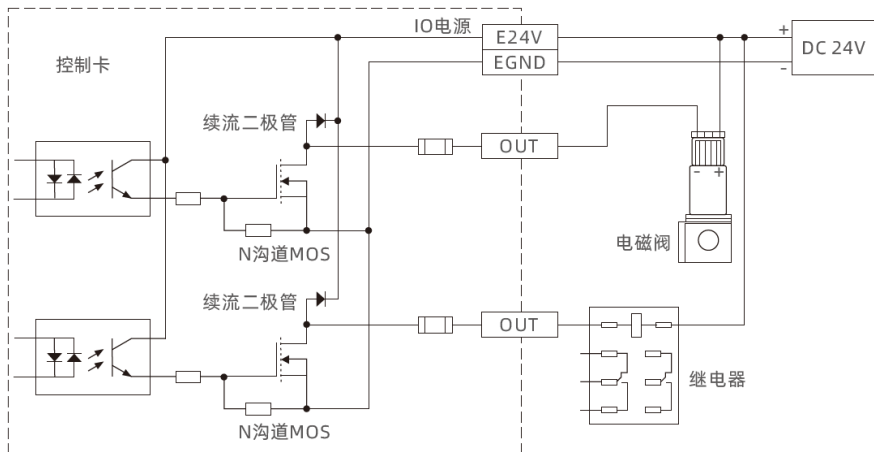
数字输出分布在 J400（OUT0-7）和 X400（OUT8-OUT39）信号接口中。

规 格

项目	高速输出（OUT0-7）	低速输出（OUT8-23）
输出方式	NPN/漏型	NPN/漏型
输出频率	<400kHz	<8kHz
负载电压	≤24V	≤24V
输出电流	≤300mA	≤300mA
过流保护	√	√
通讯隔离	√	√（X400 为非隔离信号）

接 线

通用输出接线：（单端脉冲轴接线参考“单端轴接口”章节）

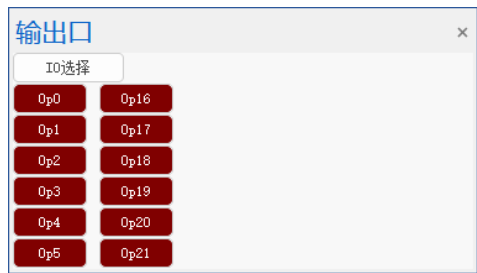


注 意

- 数字输出接线如上图，外部负载可以是继电器或电磁阀等，需注意信号规格匹配；
- 建议负载与控制器采用同一个电源，否则需将两者电源负极连接；
- 现场布线要注意和强电之间的距离，建议 30cm 以上；
- 要注意控制器的接地要良好，机壳的接地要接在标准的厂房地桩上。

使 用 方 法

1. 正确接线后上电并通过“PCI”接口将控制器连接到RTSys；
2. 可通过“OP”指令直接操作端口开启或关闭，也可以通过“RTSys>工具>输出口”界面直接点击OP口进行开启或关闭；



3. PWM 功能可通过“PWM_FREQ”和“PWM_DUTY”指令分别设定频率和占空比进行使用；
4. 硬件比较输出可通过“HW_PSWITCH2”指令进行设定启用；
5. 作脉冲轴时同 AXIS 轴一样进行配置使用，具体用法可查看“2.8 单端轴接口”章节“使用方法”部分；
6. 以上指令详解以及其他相关指令请查看“RTSys>常用>帮助文档>RTBasic 帮助文档”。

2.7 本地轴接口

差分脉冲输出接口和差分编码器输入接口分布在 J400 接口中，通过接线板进行连接，详细接口定义参考“J400 端子信号接口”章节。

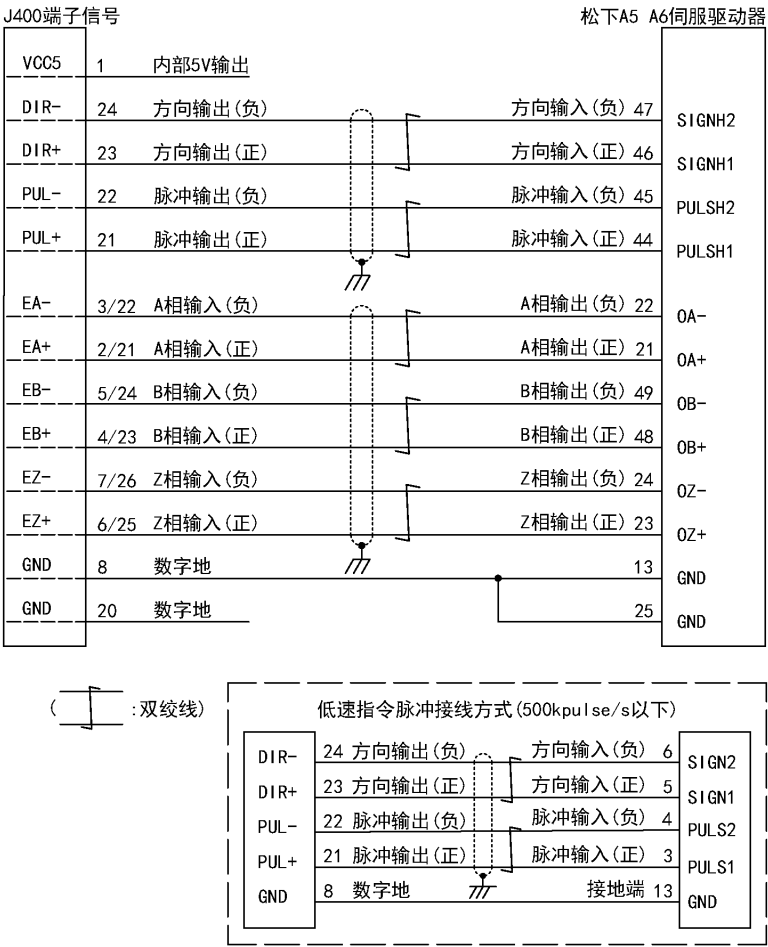
规 格

J400 包含一个差分脉冲输出接口，一个差分编码器反馈，通过转接板接入。

信号	项目	说明
PUL+/PUL- DIR+/DIR-	信号类型	差分输出信号
	信号电压范围	0-5V
	信号最大频率	10MHz
	隔离方式	非隔离
EA+/EA- EB+/EB- EZ+/EZ-	信号类型	差分输入信号
	信号电压范围	0-5V
	信号最大速率	10Mbps
VCC5, GND	5V 电源最大输出电流	50mA

接 线

差分脉冲轴和差分编码器轴接线：（松下 A5、A6 为例）



注意

- 本地轴接口接线原理如上图所示，不同型号驱动器接线方法存在差异，请谨慎连接；
- 使用差分信号时务必连接双方共零端，保证通讯的稳定性和设备的安全性；
- 请使用双绞屏蔽线，尤其是环境恶劣的场合，务必使屏蔽层充分接地。

使用 方 法

1. 正确接线后上电并通过“PCI”接口将控制器连接到RTSys；
2. 通过“BASE、ATYPE、UNITS、SPEED、ACCEL、DECEL”等指令设置基本轴参数，通过“AXIS_ADDRESS”指令对轴号进行重映射操作，通过“AXIS_ENABLE”和“MOVE”指令进行使能和直线运动等；
3. 可通过“RTSys>视图>轴参数”窗口直接配置查看以上相关参数以及“DPOS、MPOS”位置参数等，也可通过“RTSys>工具>手动运动”窗口直接操控轴运动；



4. 脉冲轴的相关指令十分丰富，指令详解见“RTSys>常用>帮助文档>RTBasic 帮助文档”。

2.8 单端轴接口

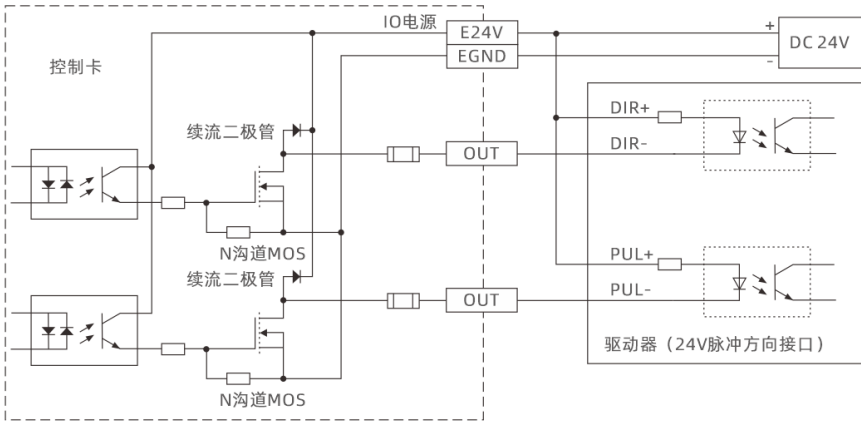
单端脉冲输出接口和单端编码器输入接口分布在 J400 接口的 IO 信号中，通过接线板进行连接，详细接口定义参考“J400 端子信号接口”章节

规 格

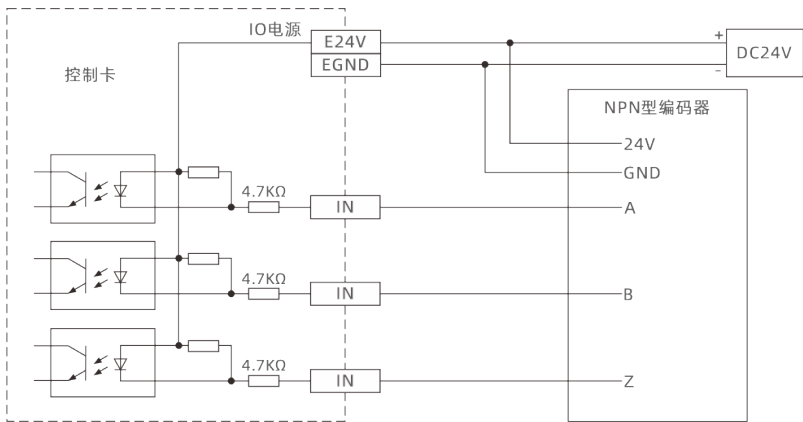
项目	说明
脉冲/方向（PUL/DIR）信号类型	单端输出信号
脉冲/方向（PUL/DIR）信号电压范围	0-24V
脉冲/方向（PUL/DIR）信号最大频率	<500kHz
编码器（A/B/Z）信号类型	单端输入信号
编码器（A/B/Z）信号电压范围	0-24V
编码器（A/B/Z）信号最大频率	<100kHz
隔离方式	隔离

接 线

1. 单端脉冲接线参考：（以 OUT2、OUT3 为例）



2. 单端编码器接线参考：（以 IN6、IN7、IN3 为例）



注意

- 本地轴接口接线原理如上图所示，不同型号驱动器接线方法存在差异，请谨慎连接；
- 针对于 5V 的驱动器的脉冲方向接口，驱动器的 PUL+和 DIR+请连接到 E5V 接口；
- 请使用双绞屏蔽线，尤其是环境恶劣的场合，务必使屏蔽层充分接地。

使用 方 法

1. 正确接线后上电并通过“PCI”接口将控制器连接到 RTSys；
2. 通过“BASE、ATYPE、UNITS、SPEED、ACCEL、DECEL”等指令设置基本轴参数，通过“AXIS_ADDRESS”指令对轴号进行重映射操作，通过“AXIS_ENABLE”和“MOVE”指令进行使能和直线运动等；
3. 可通过“RTSys>视图>轴参数”窗口直接配置查看以上相关参数以及“DPOS、MPOS”位置参数等，也可通过“RTSys>工具>手动运动”窗口直接操控轴运动；



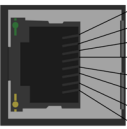
4. 脉冲轴的相关指令十分丰富，指令详解见“RTSys>常用>帮助文档>RTBasic 帮助文档”。

2.9 EtherCAT 总线接口/Ethernet 网口

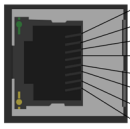
该接口可做 EtherCAT 接口接总线设备，也可以用作网口，但是 EtherCAT 总线接口和网络连接不能同时使用。

规格

作 **EtherCAT 总线接口** 使用：

引脚定义				项目	说明
	引脚	信号	说明	通讯协议	EtherCAT
	1	TX+	发送信号 (+)	通讯速率	100Mbps
	2	TX-	发送信号 (-)	刷新周期	最快 500us
	3	RX+	接收信号 (+)	通讯线缆	超五类双绞屏蔽线
	4	NC	预留	线缆长度	建议<50m
	5	NC	预留		
	6	RX-	接收信号 (-)		
	7	NC	预留		
	8	NC	预留		

作 Ethernet 网口使用：

引脚定义			项目	说明
	引脚	信号	说明	通讯协议
	1	TX+	发送信号 (+)	MODBUS_TCP
	2	TX-	发送信号 (-)	通讯速率
	3	RX+	接收信号 (+)	100Mbps
	4	NC	预留	默认 IP
	5	NC	预留	192.168.0.11
	6	RX-	接收信号 (-)	通讯线缆
	7	NC	预留	超五类双绞屏蔽线
	8	NC	预留	线缆长度
				建议<50m

接 线

作 EtherCAT 总线接口使用：

1. 连接 EtherCAT 总线驱动器或其他从站设备时，可通过一根超五类屏蔽网线与后级设备的 EtherCAT IN 口连接，还可再通过该从站设备的 EtherCAT OUT 口继续连接后级从站设备的 EtherCAT IN 口实现多级扩展；
2. 网口灯闪烁情况：

LED 灯 \ 状态	常亮	闪烁
绿灯	建立百兆通讯	正在数据收发
黄灯	建立十兆通讯	正在数据收发

作 Ethernet 网口使用：

1. 控制器以太网口可以通过一根超五类屏蔽网线与计算机，HMI 等进行点对点连接；
2. 控制器也可以连接到交换机上，通过交换机扩展网口通道与其他设备相连，实现多点连接；
3. 网口灯闪烁情况：

LED 灯 \ 状态	常亮	闪烁
绿灯	建立百兆通讯	正在数据收发
黄灯	建立十兆通讯	正在数据收发

注 意 →

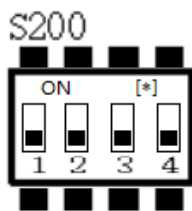
- 请使用超五类屏蔽网线，尤其是环境恶劣的场合，以提升信号的抗干扰性；
- 现场布线要注意和强电之间的距离，建议 30cm 以上；
- 要注意控制器的接地要良好，机壳的接地要接在标准的厂房地桩上。

使 用 方 法

EtherCAT 总线接口使用方法：

2.10 拨码开关

该产品具有一个拨码开关，拨码功能与使用请阅读下文。



使用说明：

拨码开关 S200 用来设定 PCIE464 的 ID。可通过 RTSys 软件在线命令直接输入“ID_PCICARD”指令查询控制卡 ID。

拨码状态与 ID 对应关系入下表：（拨至“ON”为 1）

第 1 位拨码	第 2 位拨码	第 3 位拨码	第 4 位拨码	卡 ID
0	0	0	0	0
0	0	0	1	1
0	0	1	0	2
0	0	1	1	3
0	1	0	0	4
0	1	0	1	5
0	1	1	0	6
0	1	1	1	7
1	0	0	0	8
1	0	0	1	9
1	0	1	0	10
1	0	1	1	11
1	1	0	0	12
1	1	0	1	13
1	1	1	0	14
1	1	1	1	15

第三章 资源扩展

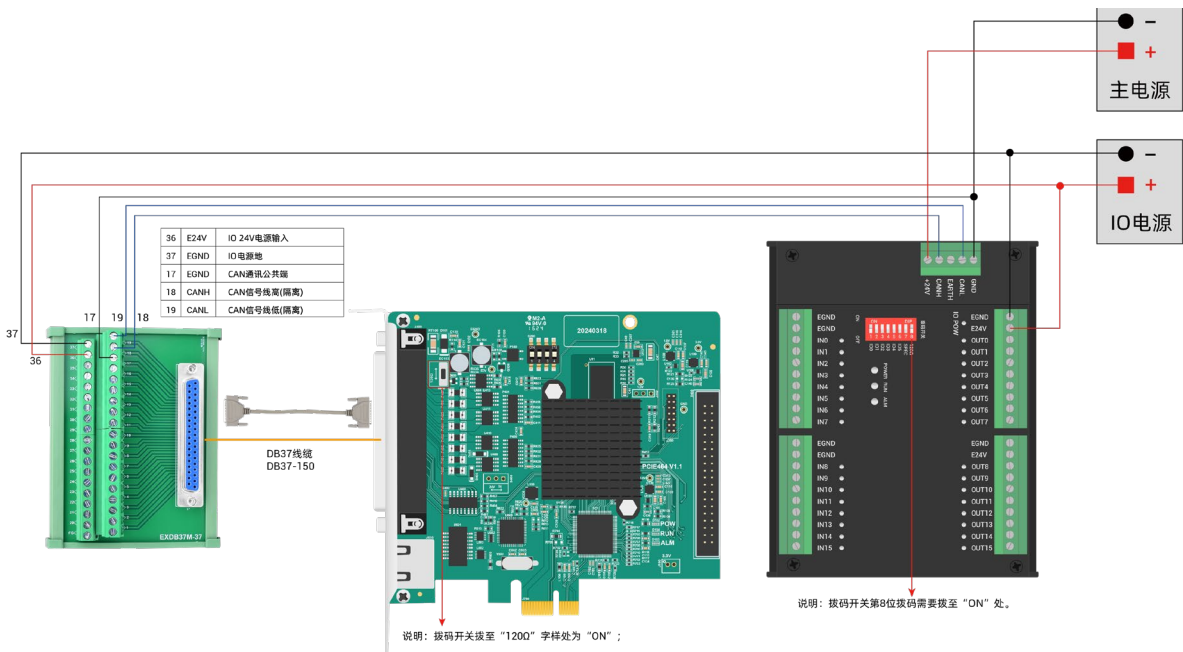
当控制卡本地资源不足时控制器可通过 CAN 总线或 EtherCAT 总线扩展资源。

3.1 CAN 总线扩展

可选 ZIO、ZAI0 和 ZMIO310-CAN 三类 CAN 总线扩展模块扩展数字 IO 和模拟 IO 以及轴（最多 2 路）。

请根据需求选择扩展模块，根据扩展模块资源进行 IO 映射或轴映射，注意映射的编号需进行合理分配。

接 线

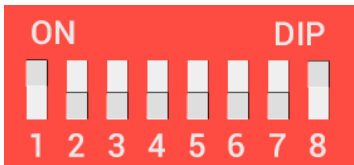


注 意

- 控制卡和扩展模块需要共主电源，ZIO 和 ZMIO310-CAN 的 IO 电源需要独立供电以达到隔离效果；
- CAN 总线上控制卡端的 120 Ω 终端电阻通过拨码开关控制(J400 信号接口旁)，拨至“120 Ω”字样处为“ON”。
- CAN 总线上连接多个扩展模块时，在 CAN 总线的两端各并接一个 120 欧的终端电阻实现阻抗匹配，对于具有 8 位拨码的扩展模块，终端电阻可通过拨码实现。

资 源 映 射

拨码开关：



CAN 扩展板一般带 8 位拨码开关用于通讯配置和资源映射，拨 ON 生效，拨码含义如下：

1-4：CAN 模块地址 ID，组合值为 0-15（4 位二进制转 10 进制）；

5-6：CAN 模块通讯速率，组合值为 0-3（2 位二进制转 10 进制），可选四种不同的速度；

7：预留；

8：120 欧电阻，拨 ON 表示 CANL 和 CANH 间接入一个 120 欧电阻。

拨码 1-4 选择 CAN 模块地址 ID，控制器根据该地址 ID 自动映射扩展模块的 IO 编号范围，轴编号需另外手动映射；

拨码 5-6 选择 CAN 模块通讯速率，对应的速度如下所示：

拨码 5-6 组合值	CAN 通讯速度
0	500kbps
1	250kbps
2	125kbps
3	1Mbps

注意 →

- 控制器作为主站的通讯配置请查看“2.1 电源输入/CAN 通讯配置”章节“使用方法”部分；
- CAN 总线上各节点的通讯速率配置必须一致，映射的 IO 编号和轴号不能冲突。

IO 映射：

CAN 扩展模块 IO 映射由拨码开关 1-4 位决定，以下分别为数字 IO 映射和模拟 IO 映射编号表：

数字 IO 映射编号表：

拨码 4	拨码 3	拨码 2	拨码 1	地址 ID	起始 IO 编号	结束 IO 编号
0	0	0	0	0	16	31
0	0	0	1	1	32	47
0	0	1	0	2	48	63
0	0	1	1	3	64	79
0	1	0	0	4	80	95
0	1	0	1	5	96	111
0	1	1	0	6	112	127
0	1	1	1	7	128	143
1	0	0	0	8	144	159
1	0	0	1	9	160	175
1	0	1	0	10	176	191
1	0	1	1	11	192	207
1	1	0	0	12	208	223

1	1	0	1	13	224	239
1	1	1	0	14	240	255
1	1	1	1	15	256	271

模拟 IO 映射编号表，1-4 位拨码状态与对应地址 ID 可参考上表：

地址 ID	起始 AD 编号	结束 AD 编号	起始 DA 编号	结束 DA 编号
0	8	15	4	7
1	16	23	8	11
2	24	31	12	15
3	32	39	16	19
4	40	47	20	23
5	48	55	24	27
6	56	63	28	31
7	64	71	32	35
8	72	79	36	39
9	80	87	40	43
10	88	95	44	47
11	96	103	48	51
12	104	111	52	55
13	112	119	56	59
14	120	127	60	63
15	128	135	64	67

轴映射：

CAN 总线扩展方式扩展脉冲轴时，最多扩展两个脉冲轴，这两个脉冲轴需要映射绑定轴号后访问。通过“AXIS_ADDRESS”指令操作，例下：

AXIS_ADDRESS(6)=(32*0)+2 ’地址 ID 为 2 的 CAN 扩展模块的轴 0 映射为轴 6

AXIS_ADDRESS(7)=(32*1)+2 ’地址 ID 为 2 的 CAN 扩展模块的轴 1 映射为轴 7

指令详解见“RTSys>常用>帮助文档>RTBasic 帮助文档”。

扩展资源查看：

将控制器连接到 RTSys 后，进入“控制器>控制器状态>ZCan 节点”界面即可查看到扩展模块 ID 及其对应的资源映射编号。

控制器状态						
CanID	硬件ID	轴数	输入	输出	AD	DA
Local	5465-00	46	24(0-23)	24(0-23)	0	0
2	32(ZIO1616)	0	16(48-63)	16(48-63)	0	0
3	4064(ECI0064)	2	32(64-95)	32(64-95)	0	0
5	10(ZAIO0802)	0	0	0	8(48-55)	2(24-25)

3.2 EtherCAT 总线扩展

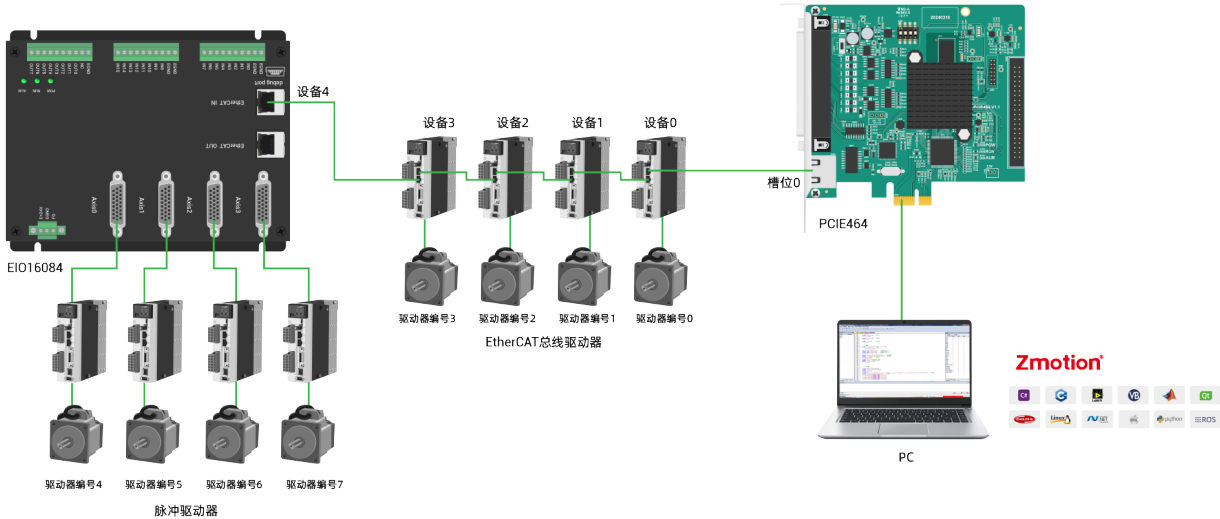
可选 EIO 和 ZMIO310-ECAT 两类 EtherCAT 总线扩展模块扩展数字/模拟 IO 和轴。

接 线

接线时采用一根超五类屏蔽双绞线将控制器 EtherCAT 口与后级扩展设备的 EtherCAT IN 口连接，还可再通过该扩展设备 EtherCAT OUT 口继续连接后级从站设备的 EtherCAT IN 口实现多级扩展；

每个 EIO 扩展模块在扩展接线完成后，不需要进行二次开发，只需在 EtherCAT 主站控制器映射扩展模块 IO 编号和轴编号后即可访问。

EIO 扩展模块接线参考示例：



上图涉及的编号概念如下：

1. 槽位号(slot)

槽位号是指控制器上总线接口的编号，EtherCAT 总线槽位号为 0。

2. 设备号(node)

设备号是指一个槽位上连接的所有设备的编号，从 0 开始，按设备在总线上的连接顺序自动编号，可以通过 NODE_COUNT(slot) 指令查看总线上连接的设备总数。

3. 驱动器编号

控制器会自动识别出槽位上的驱动器，编号从 0 开始，按驱动器在总线上的连接顺序自动编号。

驱动器编号与设备号不同，控制器只给槽位上的驱动器自动编号，IO 等接口则不会，映射轴号时将会用到驱动器编号。

资源映射

IO 映射:

EtherCAT 总线扩展模块 IO 编号通过总线指令“NODE_IO”和“NODE_AIO”来设置。

I0 映射前先查看控制器本地的最大 I0 编号(包括通用 I0 接口和专用 I0 接口)，再将扩展 I0 编号顺延指定。总线上 I0 编号不得重合，否则二者将同时起作用。

数字 IO 映射 例: NODE_IO(0, 0)=32 , 设置设备 0 的 IO 起始编号为 32

模拟 IO 映射 例: `NODE_AIO(0, 0, 3)=3` , 设置设备 0 的 AIN 起始编号为 3

指令详解见“RTSys>常用>帮助文档>RTBasic 帮助文档”。

轴映射:

EtherCAT 总线扩展模块轴映射也同样需要注意整个系统的轴号不得重复。操作指令为：
 AXIS_ADDRESS(轴号)=(槽位号<<16)+驱动器编号+1，例下：

AXIS ADDRESS (6)=(0<<16)+0+1 , 第一个 ECAT 驱动器, 驱动器编号 0, 绑定为轴 6

AXIS_ADDRESS (7)=(0<<16)+1+1 '第二个 ECAT 驱动器, 驱动器编号 1, 绑定为轴 7

指令详解见“RTSys>常用>帮助文档>RTBasic 帮助文档”。

扩展资源查看:

将控制器连接到 RTSys 后，进入“控制器>控制器状态>槽位号节点”界面即可查看到扩展模块 ID 及其对应的资源映射编号。

[illegible]

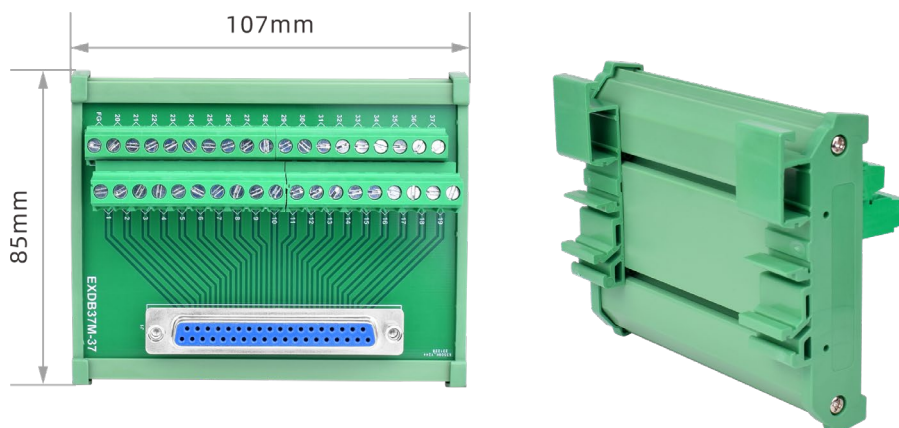
EtherCAT 总线指令较多，详细信息请阅读“RTBasic 帮助文档”。

第四章 可选配置

PCIE464 运动控制卡可选扩展 IO 配件，用户可以根据需求选购可选配件。

4.1 EXDB37M-37 接线板

EXDB37M-37 接线板为 J400 信号接口的接线板，采用 DB37 线缆接入 J400。该转接板规格参考 J400 信号接口规格。



4.2 DB37-150 屏蔽电缆

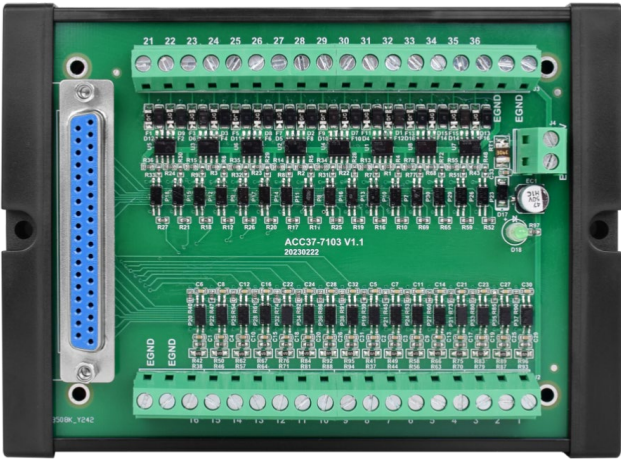
1. 使用 DB37-150 电缆将 J400 信号接口和 EXDB37M-37 接线板进行连接，方便用户进行安装接线。
2. 使用 DB37-150 电缆将 ZP72-02 转接线 CN1 接口和 ACC37 接线板进行连接，方便用户进行安装接线。

DB37-150 线缆为 37 针公头对公头满接点，一一对应，带屏蔽。线缆长度 1.5 米。



4.3 ACC37 接线板

ACC37 为 X400 信号的接线板，采用扁平转接线和 DB37 接入 X400。该转接板规格参考 X400 信号接口规格。



尺寸：144mm*104mm

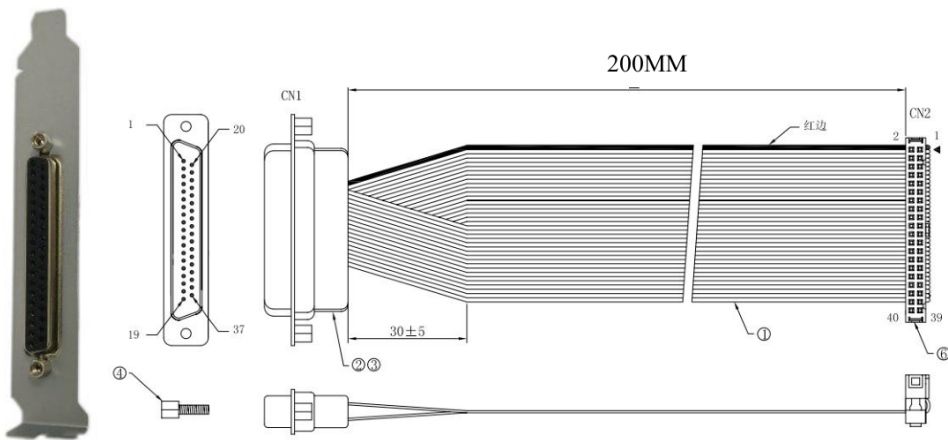
当用户需要扩展更多的 IO 时候可以选择购买，搭配 ACC37-7103 接线板，端子定义参考“X400 信号接口”章节，最多可以扩展出 16 个输入口和 16 个输出口，使用转接板时也需要 DC24V 电源为转接板供电。

如果需要其他输入输出的规格，可定制以下规格：

型号	规格
ACC37-2408M	24 路输入 (IN8-31)、8 路输出 (OUT8-15)
ACC37-3200M	32 路输入 (IN8-39)、0 路输出
ACC37-0824M	8 路输入 (IN8-15)、24 路输出 (OUT8-31)
ACC37-0032M	0 路输入、32 路输出 (OUT8-39)

4.4 ZP72-02 转接线

通过 ZP72-02 扁平转接线将控制卡的 40P 的 X400 插座转换成 DB37，并且可以装在工控机卡槽上，方便接线。CN1 与 DB37-150 线缆连接，CN2 与 X400 连接。



第五章 安装使用

5.1 PCIE464 安装

安装步骤：

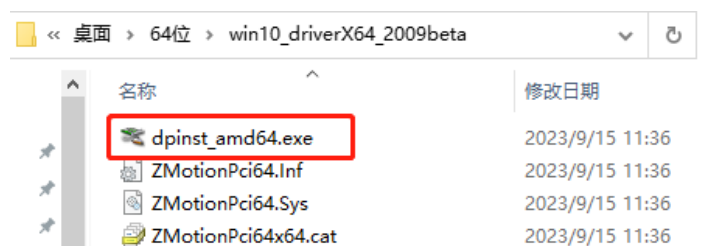
1. 关闭计算机电源。
2. 打开计算机机箱，选择一条空闲的 PCIE 卡槽，用螺丝刀卸下相应的挡板条。
3. 将运动控制卡可靠的插入该槽，拧紧挡板条上的固定螺丝。

注意：在连接到控制卡时，需确保电脑/工控机永不休眠。可通过“电源和睡眠”设置，将时间设为“永不”，如果已经休眠，可在设备管理器中将 PCIE 驱动先禁用后启用。

5.2 驱动程序安装

方法一：自动安装

1. 使用驱动目录中自带的安装向导软件 dpinst_amd64.exe 自动安装，具体操作按软件指南。PCIE 签名驱动安装包可从正运动官网获取 http://www.zmotion.com.cn/download_list_6.html



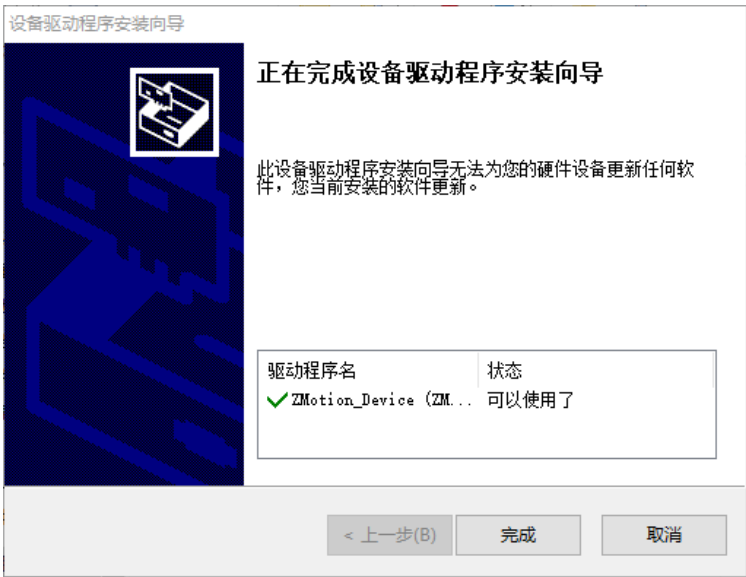
2. 在硬件安装好，启动计算机后，Windows 将自动检测到运动控制卡，并启动“找到新的硬件向导”，如下图所示：



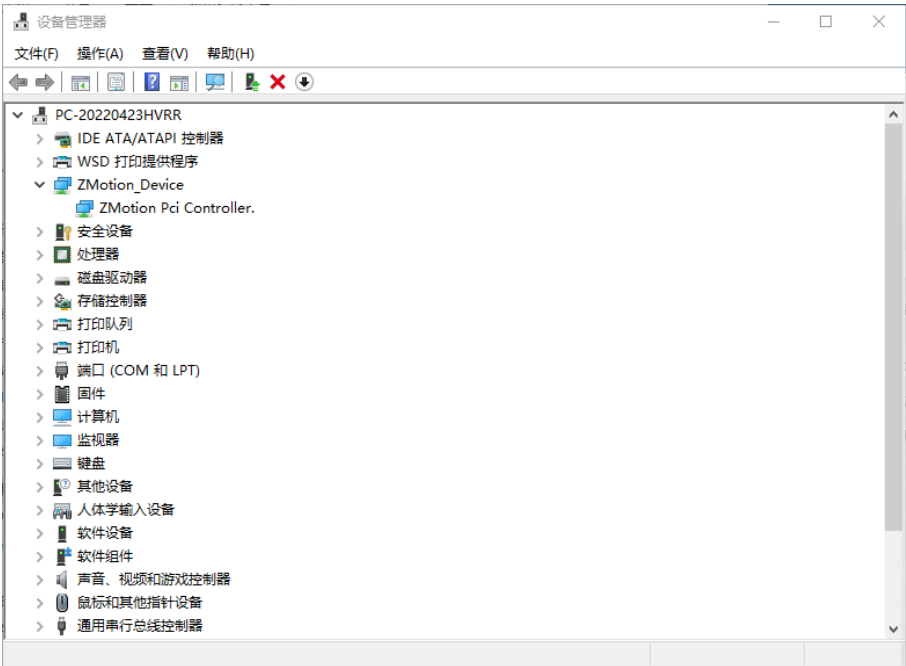
3. 点击“下一步”，如果出现杀毒软件或安全管家风险提示，一律允许，或者安装开始之前退出杀毒软件和安全管家，否则会安装不成功。



4. 弹出下图界面：点击“完成”则安装完成。

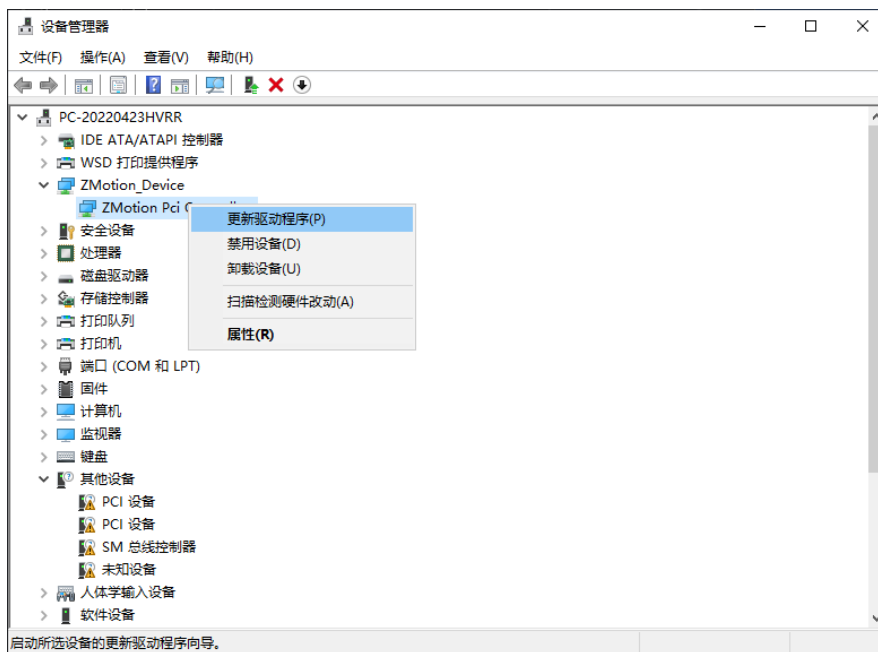


5. 安装成功后，打开设备管理器，可以看到驱动已经安装成功，如下图所示。



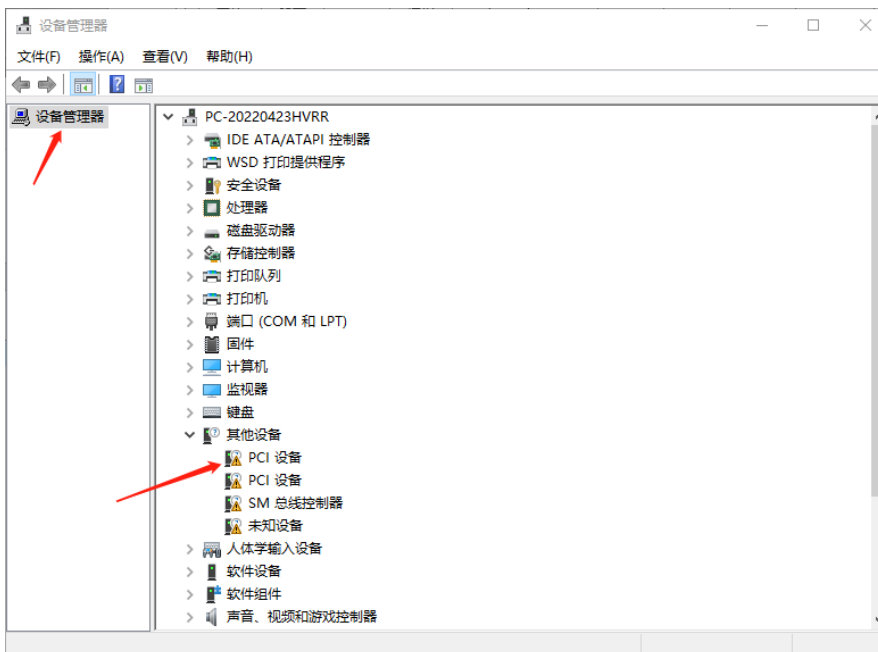


如果启动计算机后，Windows 没有自动检测或者驱动程序被卸载可以在设备管理器中手动更新驱动程序，如下图，然后按以上 1-5 步操作。

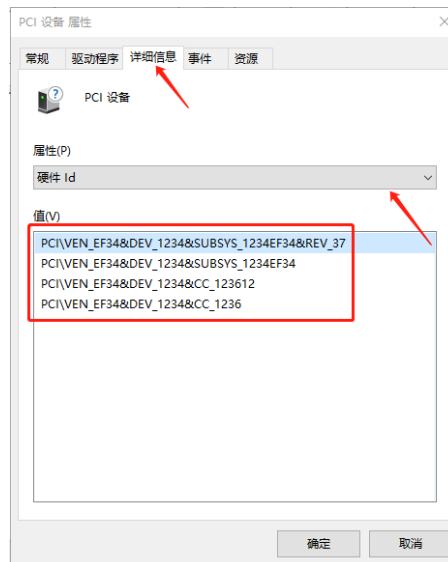


方法二：手动安装

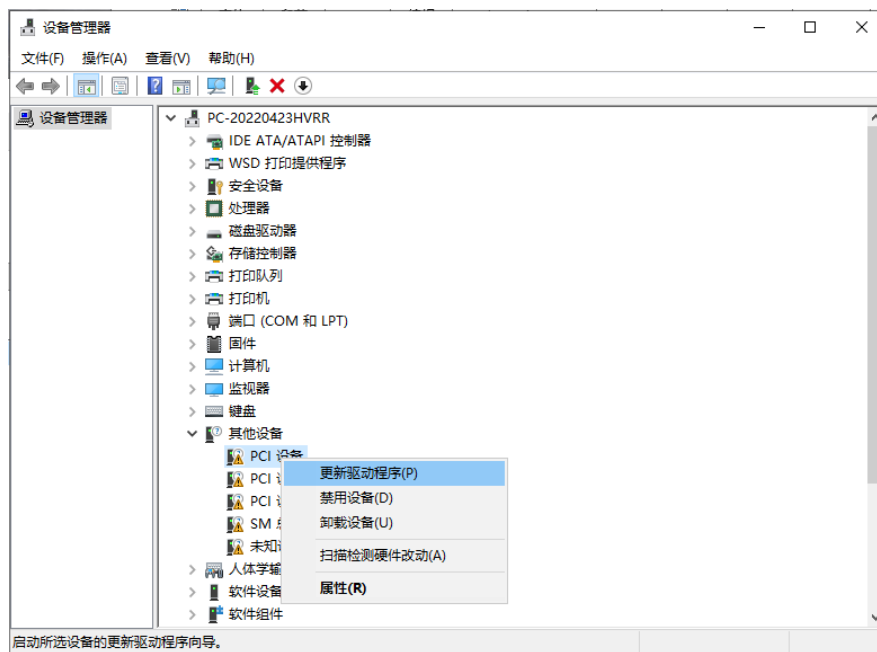
1. 打开设备管理器菜单选择其他设备中的 PCI 设备。



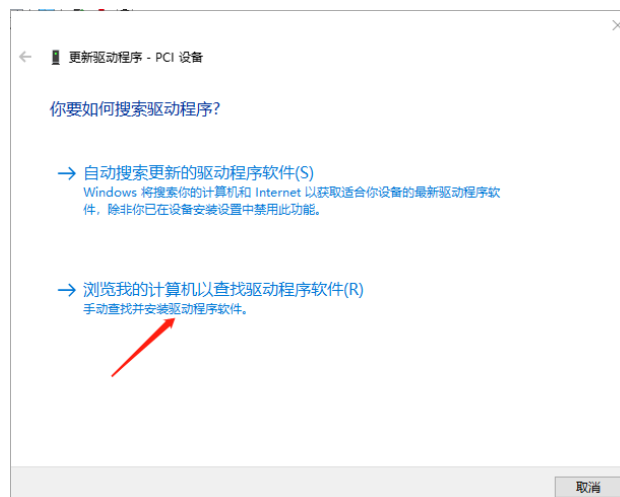
2. 若存在多个 PCI 设备时，鼠标右击“属性”查看详细信息，属性选择“硬件 ID”，确认为 PCI\VEN_EF34&DEV_1234&开头的 PCI 设备。



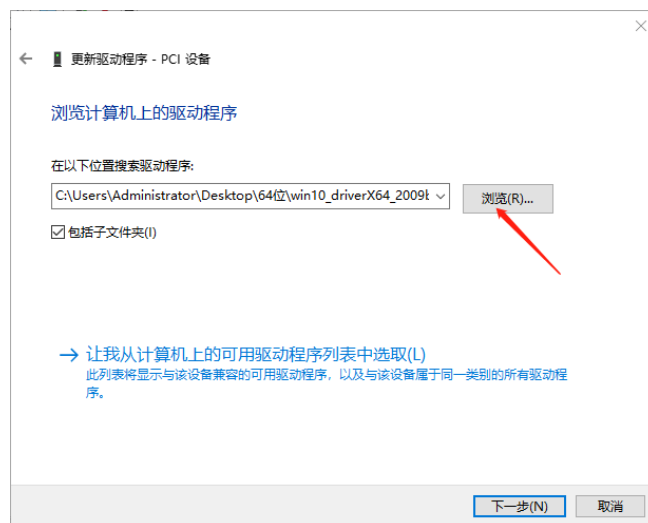
3. 找到 PCI 设备，右击选择“更新驱动程序”。



4. 选择“浏览我的电脑以查找驱动程序”。



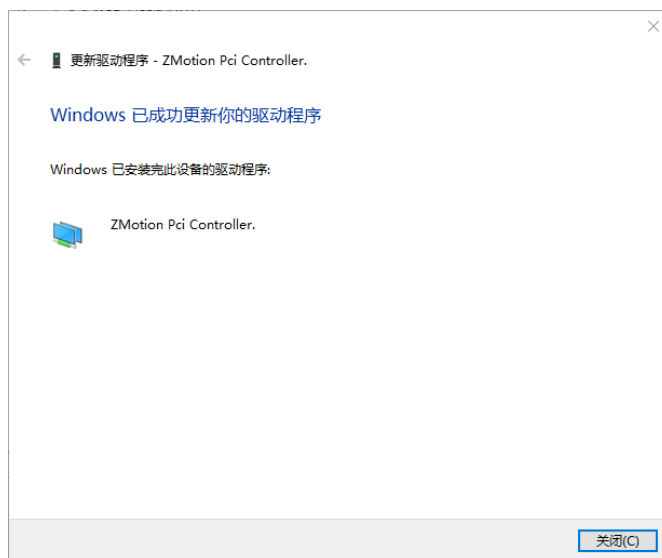
5. 浏览驱动目录点击“下一页”。



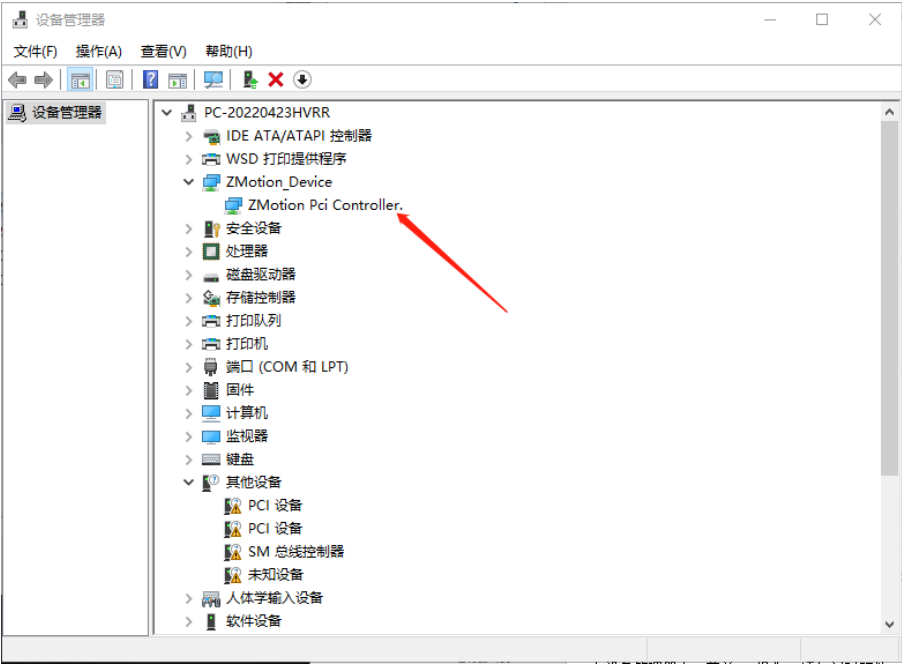
6. 如果出现杀毒软件或安全管家风险提示，一律允许，或者安装开始之前退出杀毒软件和安全管家，否则会安装不成功。



7. 等待安装完成，点击关闭。



8. 在设备管理器中有 Zmotion Pci Controller. 代表安装成功。



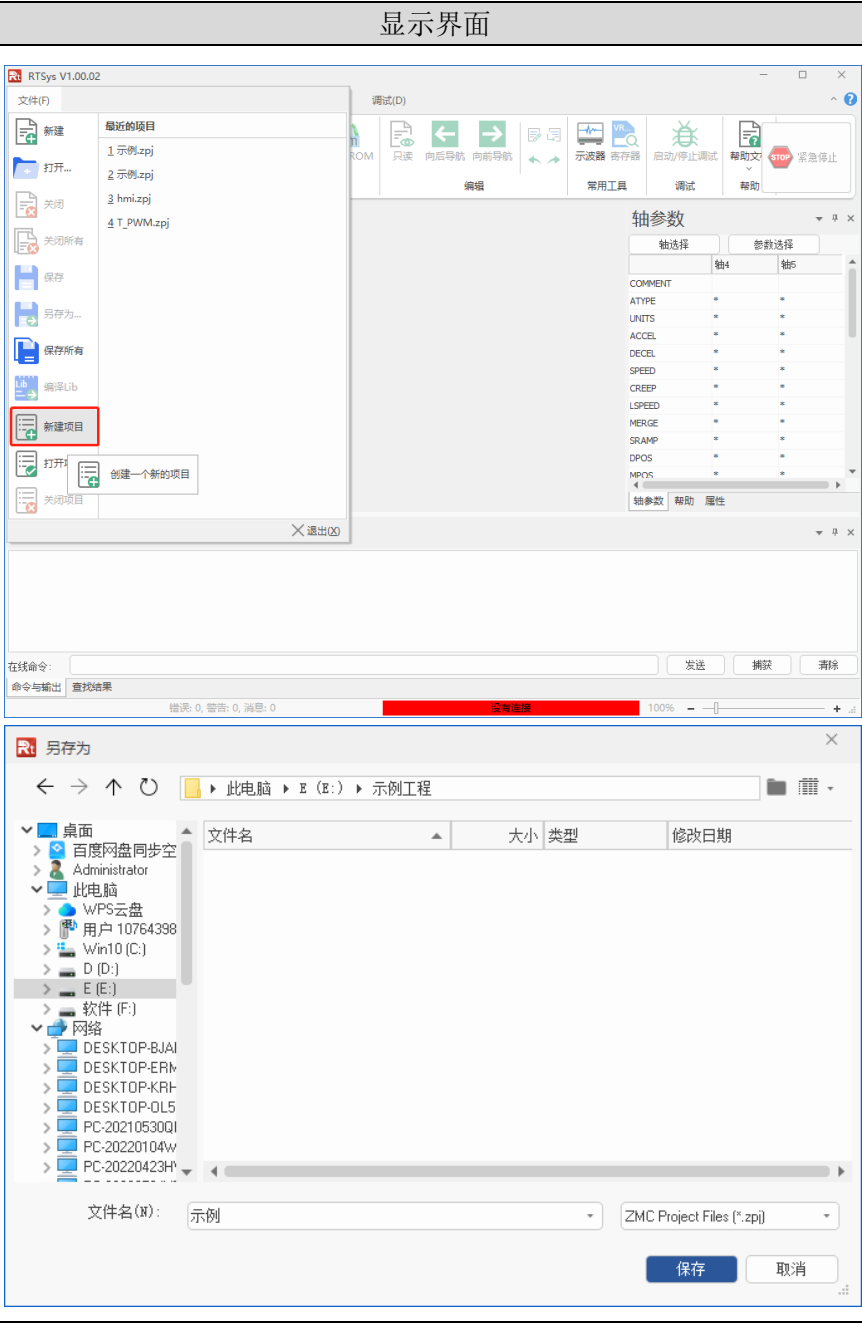
第六章 编程应用

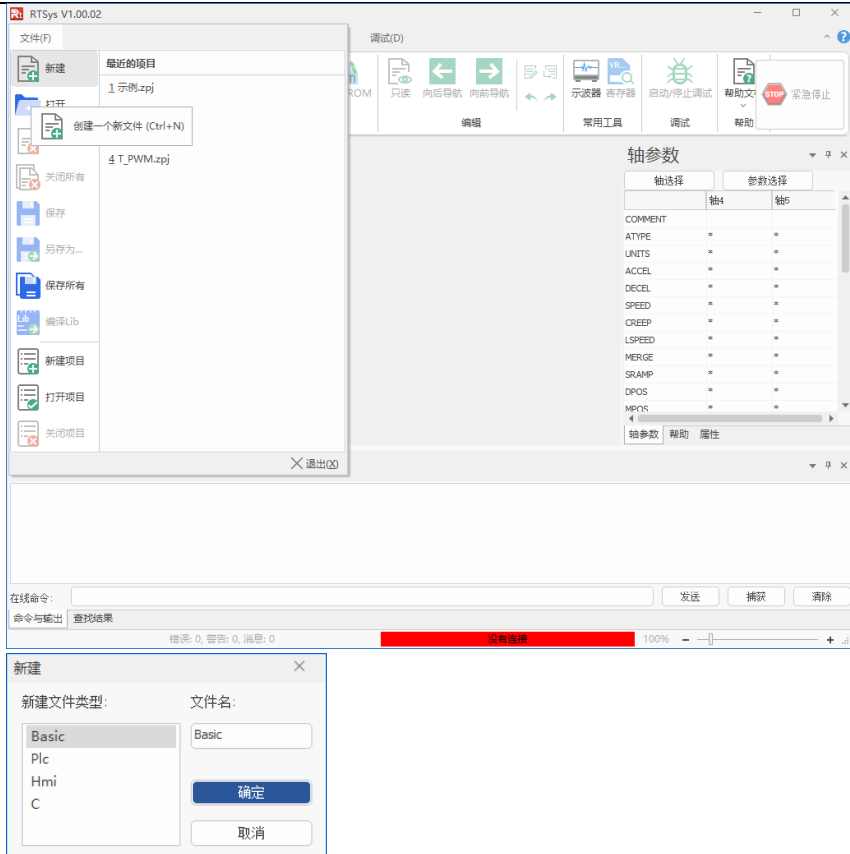
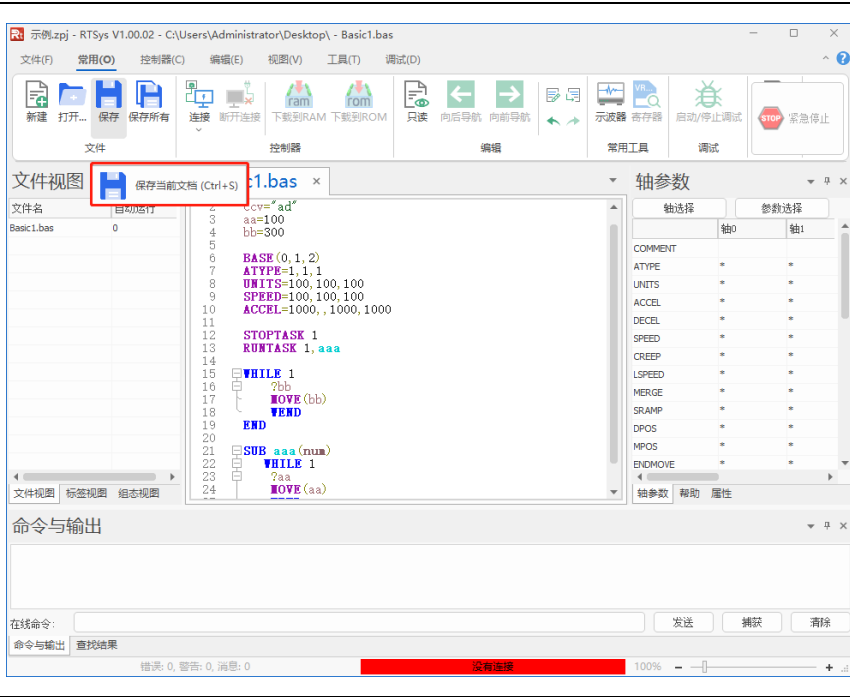
6.1 RTSys 软件使用

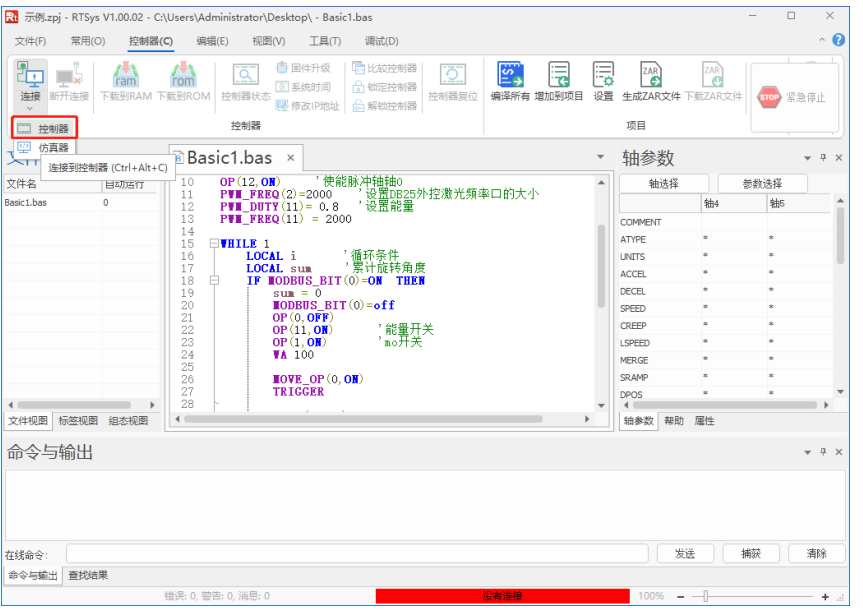
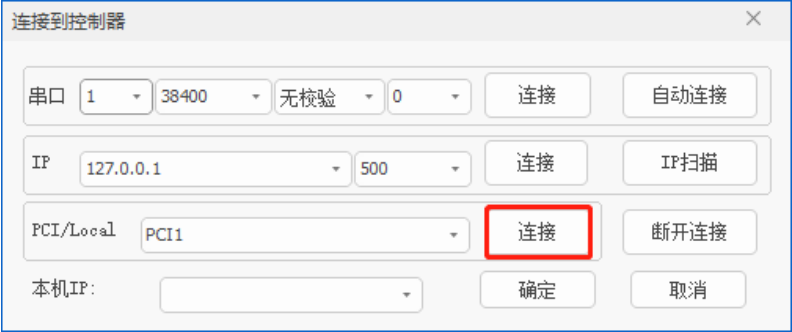
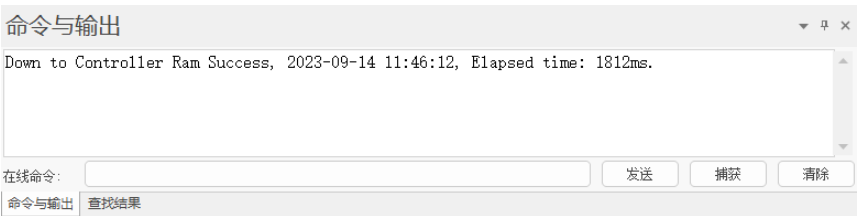
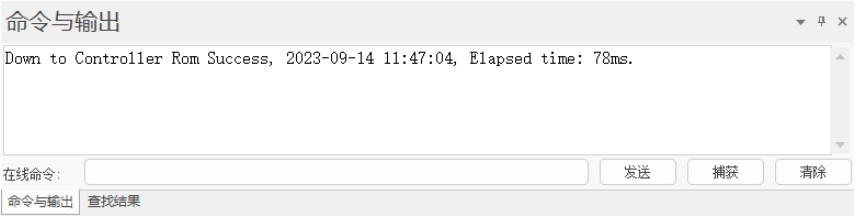
RTSys 是正运动技术 ZMotion 系列运动控制器的 PC 端程序开发调试与诊断软件，通过它用户能够很容易的对控制器进行程序编辑与配置，快速开发应用程序、实时诊断系统运行参数以及对运动控制器正在运行的程序进行实时调试，支持中英双语环境。

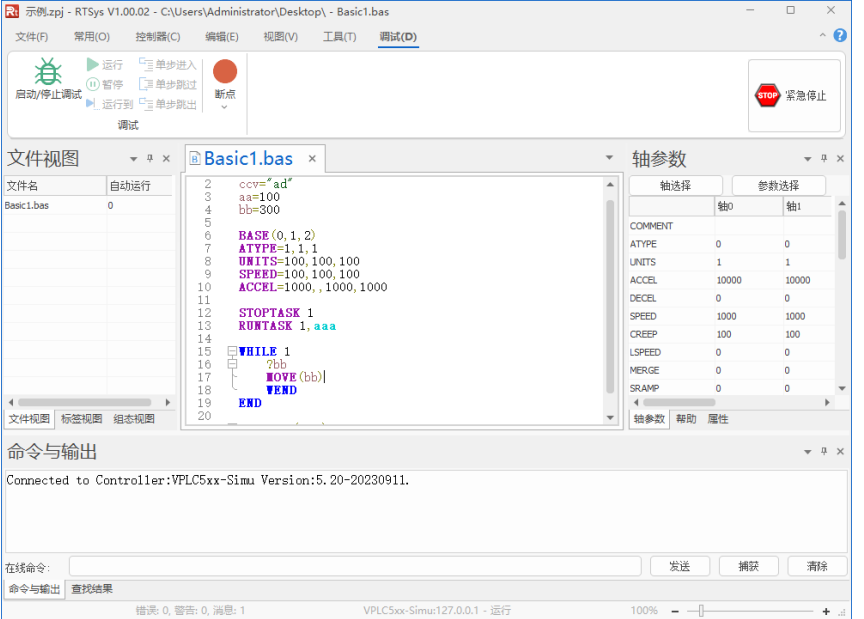
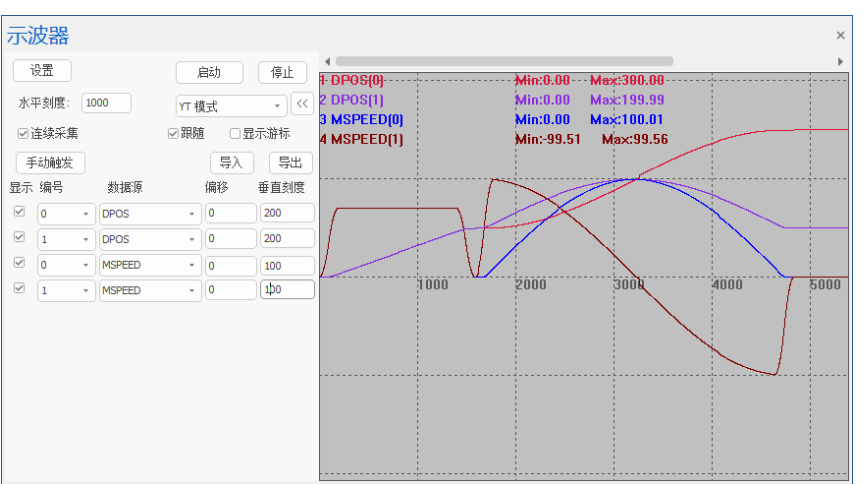
Basic、Plc、Hmi 和 C 语言之间可以多任务运行，其中 Basic 可以多任务号运行，可与 Plc、Hmi 与 C 混合编程。

更新软件版本请前往正运动网站下载，网址：www.zmotion.com.cn。

步骤	操作	显示界面
1	打开 RTSys 编程软件，菜单栏“文件”-“新建项目”弹出另存为界面，输入文件名后保存形式后缀为“.zpj”的项目文件。	

2	菜单栏“文件”-“新建文件”，出现右图弹窗，选择新建的文件类型为 basic 后 确 认。支持 Basic/Plc/Hmi 混合编程。	
3	文件视图窗口双击文件右边自动运行的位置，输入任务号“0”。	
4	在程序输入窗口编辑好程序，点击保存文件，新建的 basic 文件会自动保存到项目 zpj 所在的文件下。保存所有即保存该项目下的所有文件。	

5	点击“控制器”-“连接”-“控制器”，没有控制器时可选择连接到仿真器仿真运行，点击“连接”-“仿真器”。	
	点击“连接”弹出“连接到控制器”窗口，可选择“PCI/Local”连接，点击连接即可。	
6	点击菜单栏-“控制器”-“RAM/ROM”-“下载到RAM”/“下载到ROM”，下载成功命令和输出窗口会有提示，同时程序下载到控制器并自动运行。 RAM 下载掉电后程序不保存，ROM 下载掉电后程序保存。下载到 ROM 的程序下次连接上控制器之后程序会自动按照任务号运行。	成功下载到 RAM:  成功下载到 ROM: 

7	点击菜单栏“调试”-“启动/停止调试”调用任务与监视窗口。因为之前下载过了，这里选择附加到当前程序即可。	
8	在菜单栏“工具”-“示波器”打开示波器窗口 示波器使用参见正运动小助手“快速入门 篇九:如何进行运动控制器示波器的应用”。	
说明： 1. 打开工程项目时，需选择打开项目 zpj 文件，若只打开其中的 Bas 文件，程序无法下载到控制器。 2. 不建立项目的时候，只有 Bas 文件无法下载到控制器。 3. 自动运行的数字 0 表示任务编号，以任务 0 运行程序，任务编号不具备优先级。 4. 若整个工程项目内的文件都不设置任务编号，下载到控制器时，系统提示如下信息 WARN: no program set autorun.		

6.2 固件升级

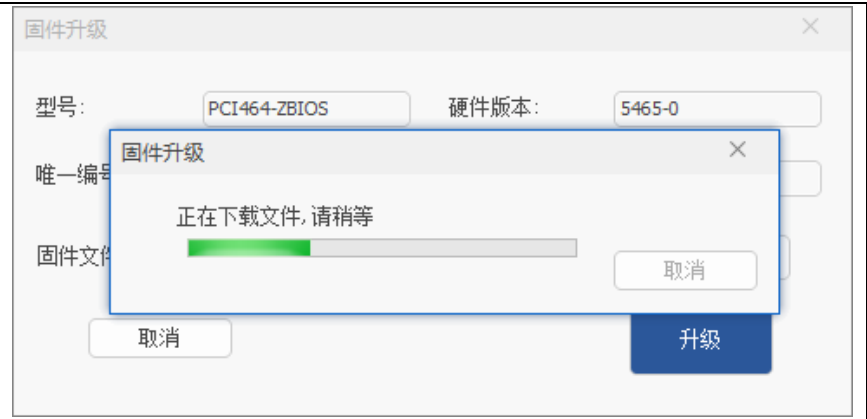
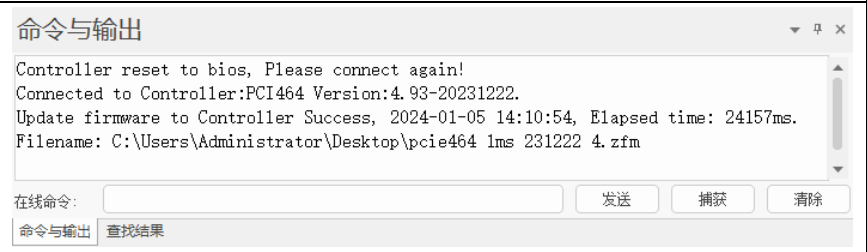
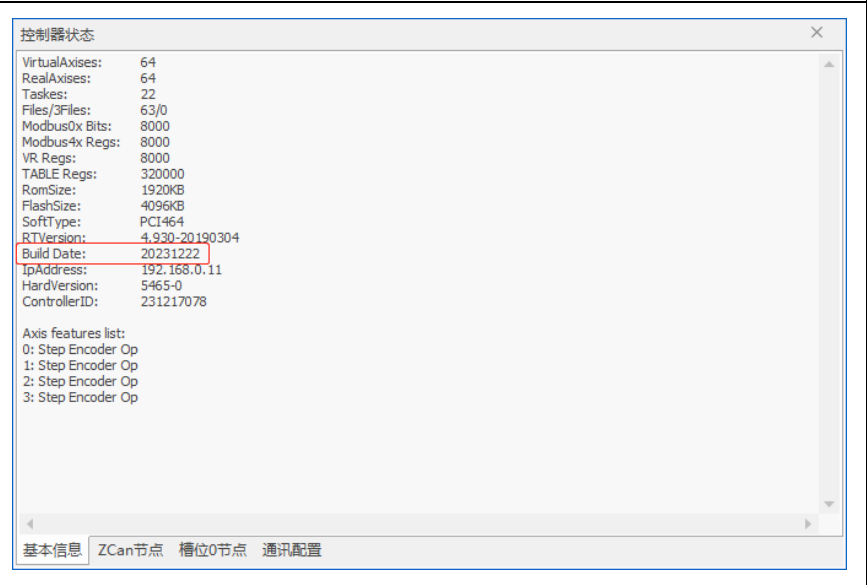
可以使用 RTSys 软件下载 zfm 固件包，进行固件升级。

zfm 文件为控制器固件升级包，根据对应的控制器型号选择对应的固件（不同型号的固件包不一样，确保选择正确的固件包，如需固件升级，请联系厂家）。

使用 RTSys 软件进行固件升级步骤如下：

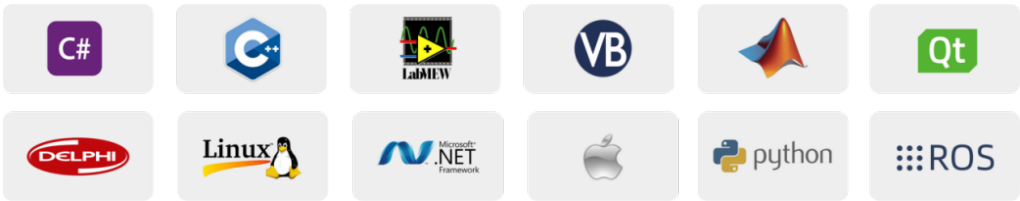
步骤	操作	显示界面
1	打开 RTSys 软件，通过“PCI/Local”连接控制卡，在命令与输出窗口看到图示语句表示连接成功。	
2	点击菜单栏“控制器”-“控制器状态”，可以看到当前软件版本。	

3	点击菜单栏“控制器”-“固件升级”，可以看到：控制器型号以及软件版本。	固件升级 型号：PCI464 硬件版本：5465-0 唯一编号：231217078 软件版本：4.930-20231220 固件文件 浏览 取消 升级
4	点击“浏览”，选择已保存的固件文件，点击“升级” 弹出“控制器需要重启到ZBIOS？”选项，点击“确定”。	固件升级 型号：PCI464 硬件版本：5465-0 唯一编号：231217078 软件版本：4.930-20231220 固件文件C:\Users\Administrator\Desktop\pcie464 1ms 231222 4.zfm 浏览 取消 升级 RTSys ! 控制器需要重启到ZBIOS? 确定 取消
5	再次弹出“连接到控制器”界面，选择“PCI/Local”，点击“连接”。	连接到控制器 串口138400无校验0 连接 自动连接 IP127.0.0.1500 连接 IP扫描 PCI/LocalPCI1 连接 断开连接 本机IP: 确定 取消

6	连接成功后，弹出“固件升级”界面，系统进入 ZBIOS 状态，再次点击“升级”。	
7	进度条满格后，“固件升级”界面消失，控制器输出框如下，显示固件升级成功。	
8	重复上述步骤 1 和步骤 2，重新连接控制器、查看控制器状态如下图，可看到软件版本已更新，固件升级完成。	

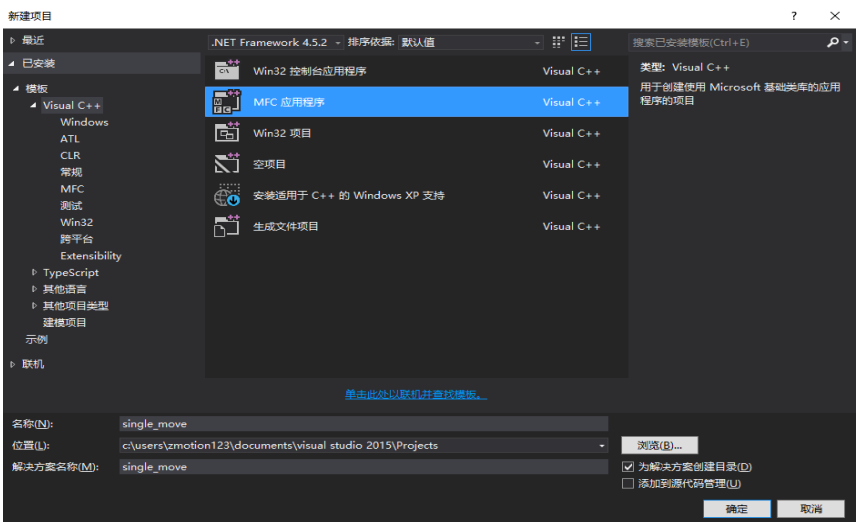
6.3 上位机编程应用

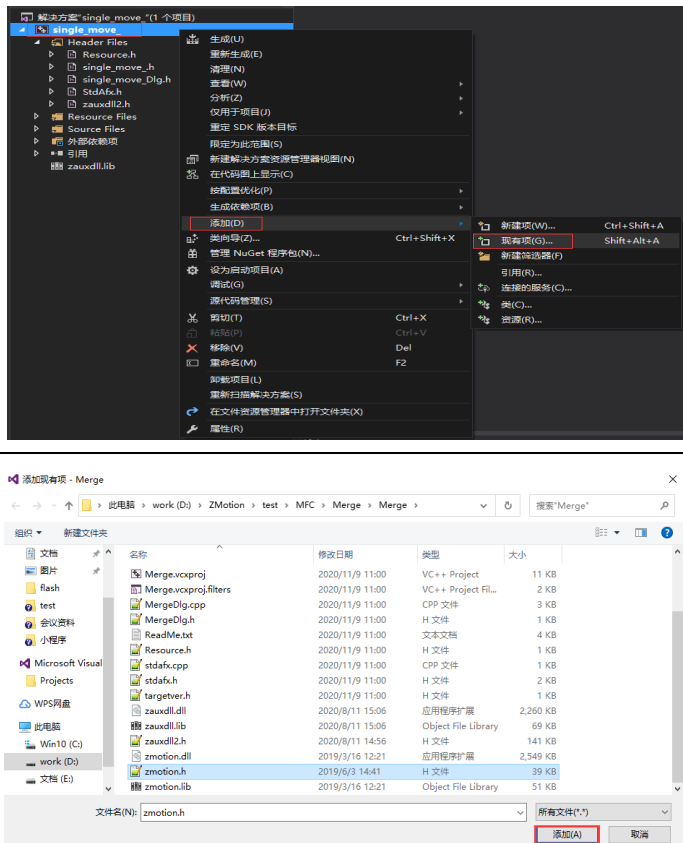
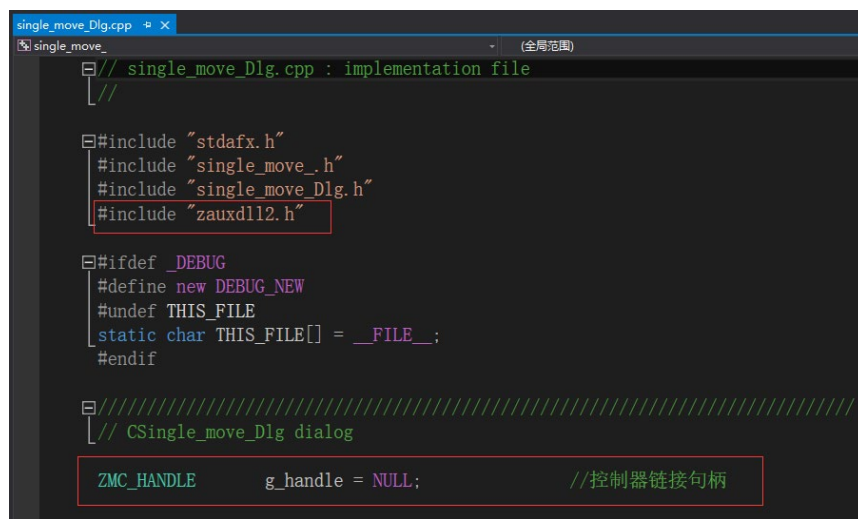
控制器支持 windows, linux, Mac, Android, wince 各种操作系统下的开发，提供 vc, c#, vb.net, labview 等各种环境的 dll 库，如下图。上位机软件编程参考《ZMotion PC 函数库编程手册》。



使用 PC 上位机软件开发的程序无法下载到控制器，通过 dll 动态库连接到控制器，开发时需要将 dll 库添加到头文件中并声明。

VS 中的 c++项目开发过程如下:

步骤	操作	显示界面
1	打开 VS，点击菜单“文件”→“新建”→“项目”，启动创建项目向导。	
2	选择开发语言为“Visual C++”和程序类型“MFC 应用程序”。	
3	下一步，选择类型为“基于对话框”，下一步或者完成。	
4	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)	
5	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。	

6	在项目中添加静态库和相关头文件。静态库： zauxdll.lib, zmotion.lib 相关头文件： zauxdll.h, zmotion.h	1) 先右击头文件，接着依次选择：“添加”→“现有项”。 2) 在弹出的窗口中依次添加静态库和相关头文件。	
7	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>single_moveDlg.cpp : implementation file // // #include "stdafx.h" #include "single_move.h" #include "single_moveDlg.h" #include "zauxdll.h" #ifdef _DEBUG #define new DEBUG_NEW #undef THIS_FILE static char THIS_FILE[] = __FILE__; #endif // CSingle_moveDlg dialog ZMC_HANDLE g_handle = NULL; //控制器链接句柄</pre>	

第七章 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。

7.1 定期检查与维护

工作环境等对设备有影响，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设备的检查周期，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	DC24V (-5%~+5%)
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）	-10℃~55℃
	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
	设备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
	线缆是否损坏，老化，开裂	线缆不能有任何外观异常

7.2 故障排查

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看 MPOS 是否变换； 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，“输入口”视图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. 检查是否需要 IO 电源； 2. 检查信号电平是否与输入口匹配，排查公共端是否相连； 3. 检查输出口编号是否与操作的一致。
输出口操作无响应	1. 检查是否需要 IO 电源； 2. 检查输出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 后重启控制器； 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 ZDevelop/RTSys 错误代码，检查应用程序。
CAN 扩展模块连接不上	1. 检查 CAN 接线和供电回路，120 欧姆电阻是否有安装在两端； 2. 检查主从端配置，通讯速度配置等； 3. 检查拨码开关，是否有多个扩展模块采用同样的 ID。 4. 干扰严重的场合使用双绞线、屏蔽层接地，使用双电源供电（扩展 模块主电源和 IO 电源分开供电）

第八章 售后服务

服务对象

本售后服务条款规定的服务内容适用于在中国市场上通过正运动技术及其授权的合法渠道购买的运动控制器、运动控制卡、扩展模块、人机界面等。

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并填写《维修申请表》（主要信息如：产品型号、序列号、故障描述、特殊要求等），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) 未经正运动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) 非正运动技术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；

附录

更新记录

产品型号：PCIE464 运动控制卡			
更新日期	版本号	版本（更改）说明	更改人
2023/12/28	V2.0.0	1. 手册发布	XCX
2024/3/6	V2.0.1	1. 增加接口注意事项	XCX
2024/4/25	V2.1.0	1. 新增 ECAT 总线接口可做网口使用的功能及相关内容 2. 新增连接控制卡后不能休眠的注意	XCX
2024/5/14	V2.1.1	1. 产品增加散热板，手册更新图片	XCX
2024/11/7	V2.1.2	1. 封面、框架图、CAN 总线扩展接线更新	XCX

电话

0755-2606 6955

传真

0755-2606 6955

网站

www.zmotion.com.cn

业务咨询专线

400-089-8936

技术支持专线

400-089-8966

业务咨询邮箱

sales@zmotion.com.cn

技术支持邮箱

support@zmotion.com.cn

地址

深圳市宝安区西乡洲石路阳光工业园A1栋5楼



正运动技术



正运动小助手

深圳市正运动技术有限公司

Shenzhen Zmotion Technology Co.,Ltd.

深圳正运动公司版权所有，相关规格如有变动，恕不另行通知