

赋 能 激 光 智 造

# XC3000Pro Vision 系列激光切割系统调试手册

## XC3000Pro Vision Laser Cutting System Commissioning Manual



A 数控系统



B 激光传导



C 工业物联

# 前言

感谢您选择本公司的产品！

本手册对 RAYTOOLS 品牌 XC3000Pro Vision 系列专业激光切割软件的安装使用做了详细的介绍，包括硬件连接、接线说明、软件安装、机床调试等。在使用本系列软件及相关的设备之前，请您详细阅读本手册，这将有助于您更好的使用它。由于产品功能的不断更新，您所收到的产品在某些方面可能与本手册的陈述有所出入，在此谨表歉意！如果您在使用过程中还有其它的疑问或建议，欢迎随时与我们联系！

我们保留本文档的所有权利，包括本文档涉及已颁布的专利和已注册的其他商业所有权。 严禁以不正当的方式使用本文档，尤其是复制以及传播给第三方。

本文档如果您发现错误，请尽快通知我们。

本手册中包含的数据只用于说明产品，不得将其视为担保物权的声明。

为客户的利益起见，我们会不断设法确保我们开发的产品符合最新的技术。

版本：	V1.0.1
日期：	2025/10/15

## 文档修订记录

文档版本号	修订日期	修订描述
V1.0.0	2025/5/6	对XC3000Pro Vision软件的调试步骤进行说明
V1.0.1	2025/10/15	对软件界面进行更新

## 免责声明

- 我司对于因错误操作或不当处理我们的产品而导致的损失和事故不承担任何责任。
- 拆卸产品将丧失所有质保索赔权利，其中不包括受到磨损的以及维护或调试作业所需的零部件的正常更换。
- 擅自改动产品或使用不适合的备件将直接导致质保和责任免除失效。
- 建议只使用我司提供的备件，或交由我司或指定的专业团队进行安装。

### 使用规定


- 保证在干燥环境下使用该产品。
- 保证产品在 EMC 标准要求的环境下使用。
- 仅允许在技术数据指定的参数范围内运行产品。

### 人员职责

- 熟悉工作安全和事故防范的基本规定，接受过设备操作指导。
- 阅读并理解基础安全说明和操作。
- 必须学习过相关规定和安全说明并了解可能发生的危险。
- 遵守相关规定，实施相应的保护措施。

### 安全须知

- 防止电击

1)  机床的零部件，如激光头的喷嘴、传感器、传感器接口以及所附的紧固件，可能由于功能受限而无法完全受到地线的保护。这些零部件可能带有低电压。安装电气装备时，请注意为相关人员采取防电击措施。



2) 注意设备应按规定接地。

- 防范危险

- 1) 绝不要随意将手部或其他身体部位置于已启动的机床之内。
- 2) 只可在关闭电源后进行维修和维护工作。
- 3) 必须确保机床在任何时候都状态正常。
- 4) 螺栓和螺母等所有紧固件必须拧紧。

前言	2
1. 产品概述	4
1.1. 切割产品总览	4
1.2. 切割系统连接示意图	6
1.3. 技术参数	9
1.4. 视觉系统连接示意图	9
1.5. 技术参数	10
1.6. 相机安装说明	11
1.7. 镜头调节说明	12
2. 接线说明	13
2.1. EPC-1020接线说明	13
2.1.1. EPC-1020接线说明	14
2.2. EPC-2000接线说明	14
2.3. EPC-2000接线说明	15
2.4. EDS3000接线说明	16
2.4.1. EDS3000接口说明	16
2.4.2. 电源接口说明	17
2.4.3. 数字输入接口	17
2.4.4. 数字输出接口	18
2.4.5. 模拟量输入接口	19
2.4.6. 模拟量输出接口	19
2.4.7. PWM接口	19
2.4.8. 传感器接口	20
2.5. 伺服驱动器接线	20
2.6. 激光器接线	28
2.6.1. MAX创鑫光纤激光器接线图	28
2.6.2. 热刺单模式连续光纤激光器接线图	29
2.6.3. 锐科RFL-C3000连续光纤激光器接线图	30
2.7. EDS2011接口布局	31
2.7.1. EDS2011电源接口	31
2.7.2. EDS2011数字量输入接口	31
2.7.3. EDS2011输出接口定义	31
2.7.4. EDS2011接线图	32
2.8. EDS2010接口布局	32
2.8.1. EDS2010电源接口	33
2.8.2. EDS2010数字量输入接口	33
2.8.3. EDS2010晶体管输出接口	33
2.8.4. EDS2010接线图	34
2.9. 视觉模块具体接线	34
3. 软件安装说明	38
3.1. 自配主机推荐配置	38
3.2. 安装步骤	38
3.2.1. 步骤一：安装切割软件	38
3.2.2. 步骤二：按照实际配置筛选	40
3.2.3. 步骤三：设置软件参数	41
3.2.4. 步骤四：保存并激活主控	41
3.2.5. 步骤五：打开过程中需要注册，可通过手机微信小程序注册	41
3.2.6. 步骤六：进行视觉调试	41
3.3. 软件授权	44

4. 机床调试	44
4.1. 按实际配置设置参数界面中的参数	45
1) XY 轴机械参数及硬件配置	45
2) XY 轴回原点参数	45
3) Z 轴参数	45
4) 激光头	46
5) 激光器	46
6) 气体界面常用设置	46
7) 实体按钮	47
4.2. 测试各轴限位是否生效	47
4.3. 机床回零并调整伺服增益	48
5. 平台配置工具	49
5.1. 界面简介	49
5.1.1. 菜单栏区	49
5.1.2. PLC变量分类区	60
5.1.3. 当前配置区域	61
5.1.4. 在线模块区域	61
5.1.5. PLC变量区域	61
5.1.6. PLC变量勾选区	61
5.1.7. 日志区	61
5.1.8. 状态区	61
5.2. 配置与更改点位	61
5.2.1. 对从站操作	61
5.2.2. 更改从站连接顺序	64
5.2.3. 对从站点位链接操作	64
5.3. 实例演示	66
6. 注意事项及异常处理	69
6.1. 电气及调试注意事项	69
6.1.1. 电磁阀必须并连续流二极管	69
6.1.2. 电源接线规范	70
6.2. F轴异常处理办法	70
6.2.1. 控制BM9切割异常处理办法	70
6.2.2. BM111安川调焦驱动器	70
6.3. 常见问题	70
6.3.1. 系统进不了主机	70
6.3.2. 进入系统但是显示从站未连接或未进入OP状态	71
6.3.3. 软件界面查看从站通讯状态	71
7. 附录	74
7.1. 选配EDS2000	74
7.1.1. EDS2000I/O板卡	74
7.1.2. EDS2000接线图	75
7.1.3. EDS2000激光器点位图	76
7.1.4. EDS2000伺服驱动器接口	77
7.1.5. EDS2000伺服接线图	79
7.2. EDS3000接线图	84
7.3. EDS2011接线图	85
7.4. EDS2010接线图	86
7.5. EPC-2000尺寸图	87
7.6. EPC-1020尺寸图	87
7.7. IPC E4000尺寸图	87

---

7.8. 视觉硬件尺寸图 .....	88
7.9. 参数定义 .....	91
7.9.1. XY轴机械参数及硬件配置 .....	91
7.9.2. 丝杆螺距 .....	92
7.9.3. XY轴回原点参数 .....	92
7.9.4. Z轴机械参数 .....	93
7.9.5. 垂直度矫正 .....	94
7.9.6. 激光头 .....	94
7.9.7. 激光器 .....	95
7.9.8. 辅助气体电磁阀及模拟量输出设置 .....	96
7.9.9. 除尘阀 .....	97
7.9.10. 自定义报警 .....	97
7.9.11. 自定义按钮 .....	98
7.9.12. 实体按钮 .....	98
7.9.13. 交换台 .....	99
7.9.14. 润滑 .....	101
7.9.15. 分段轴伺服参数 .....	102
7.9.16. 高级选项 .....	103

## 1. 产品概述

手册涵盖 RAYTOOLS 品牌 XC3000Pro Vision 系列专业激光切割软件的安装使用基本安装、设置、操作使用和等各环节的概括说明。各功能模块比较多，本手册说明仅对其主要的功能模块做了说明。

XC3000Pro Vision是一套用于激光精密加工系统的辅助子系统。系统的工作原理是通过视觉定位 Mark点确立坐标关系，再经由运动控制系统进行加工。目前XC3000Pro Vision支持“十字”、“圆”、“角点”、“直线”、“通用”类型的 Mark 点的识别。





### 1.1. 切割产品总览

XC3000Pro Vision系统+EDS3000板卡+非CAT系列或旧款CAT系列切割头




EPC-2000（1台）	EDS-3000（1块）	TTA（1块）
		
手柄套件（1套）	传感器线缆（1根）	加密狗（1个）
		

XC3000Pro Vision还可以配置BS03K CAT和BS06K CAT两款CAT系列切割头，配件如下

XC3000Pro Vision系统+EDS3000板卡+CAT系列切割头






EPC-2000（1台）	EDS-3000（1块）	手柄套件（1套）
		
加密狗（1个）		
		

XC3000Pro Vision同时支持脉冲和总线两种控制方式，根据不同场景分别选配不同数量网线和轴控制线：

控制方式	线缆名称	实物图	数量
脉冲	控制线		4根
	网线		2根
总线	网线		6根

除去标配的配件，可根据需求选择选配配件，上位主机有EPC-1020和IPC E4000两款可供选择，扩展板卡有16路数字量输入、16路数字量输出的EDS2010和8路数字量输入、8路数字量输出的EDS2011两种可供选择，见下表：

XC3000Pro Vision系统硬件选配表

EPC-1020	IPC E4000	二极管
		
EDS-2010	EDS-2011	
		



XC3000Pro Vision视觉硬件总览

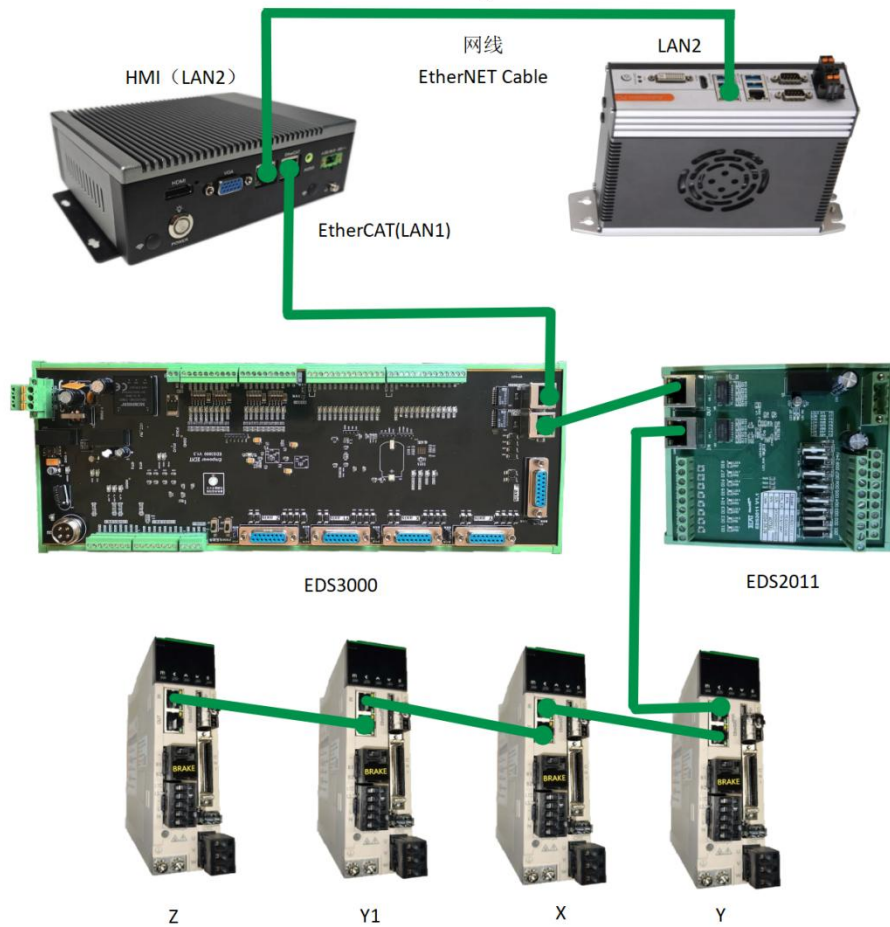
1、工业相机（1个）	2、接圈（3个）	3、镜头（1个）
		
4、光源（1个）	5、相机高柔千兆六类网线(1根)	6、相机电源线（1根）
		
7、光源延长线（1根）	8、电源适配器（1个）	9、加密狗(视觉算法库LPV)（1个）
		
10、光源控制器（1个）		
		

1.2. 切割系统连接示意图

总线式伺服连接方式

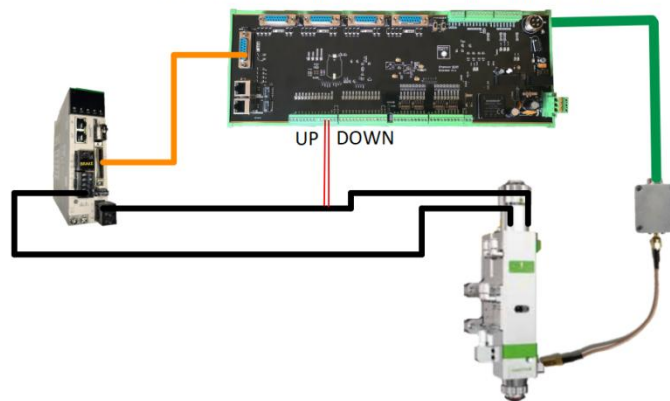
网络连接示意图

Schematic Diagram of EtherNET Connection



自动调焦及调高器接线示意图

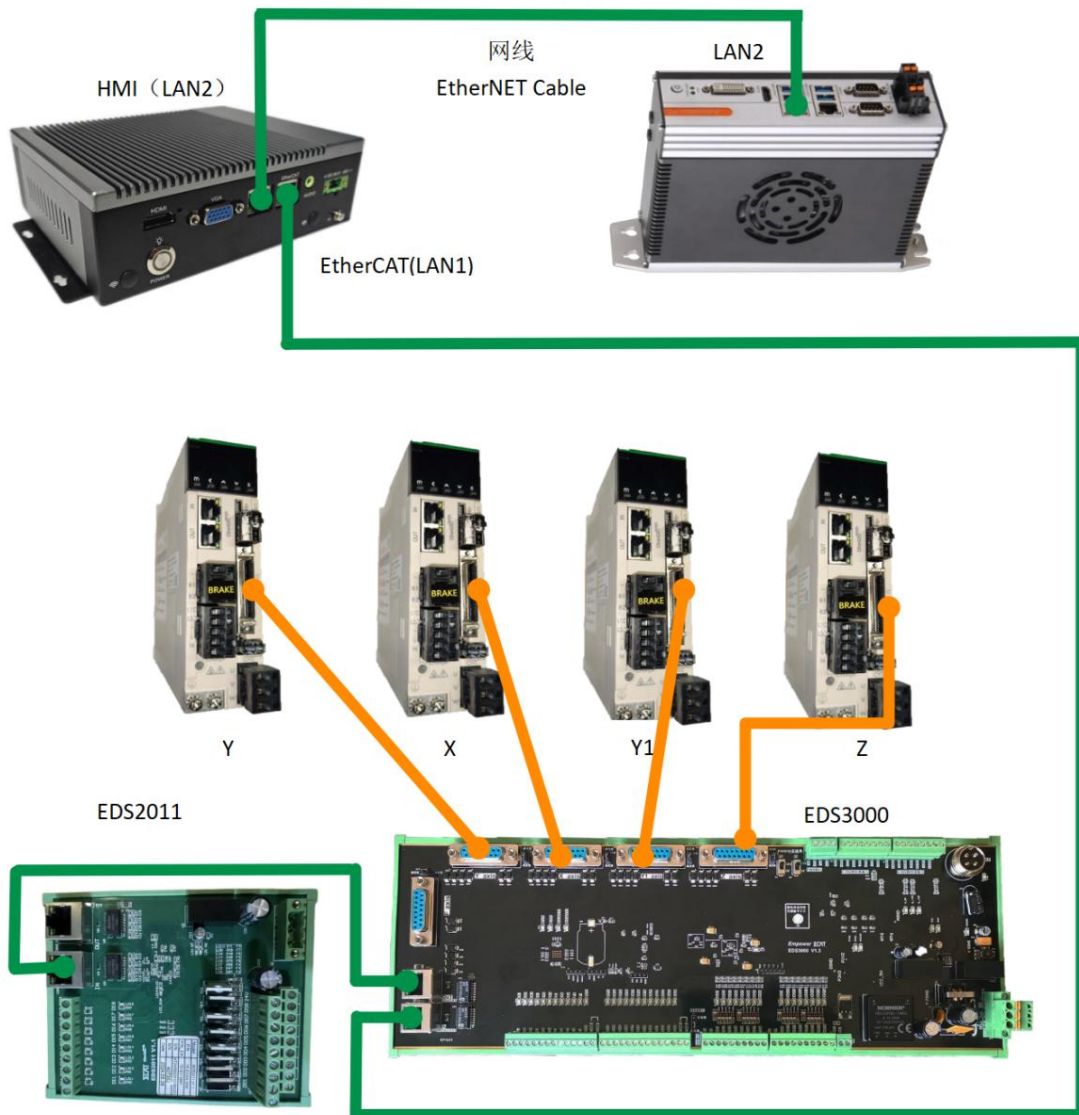
Schematic Diagram of Auto-Focus and Height Tracking



### 脉冲式伺服连接方式

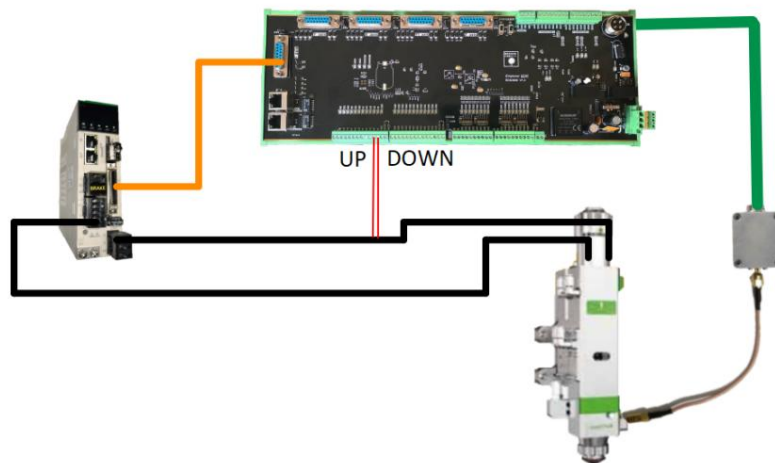
网络连接示意图

Schematic Diagram of EtherNET Connection



自动调焦及调高器接线示意图

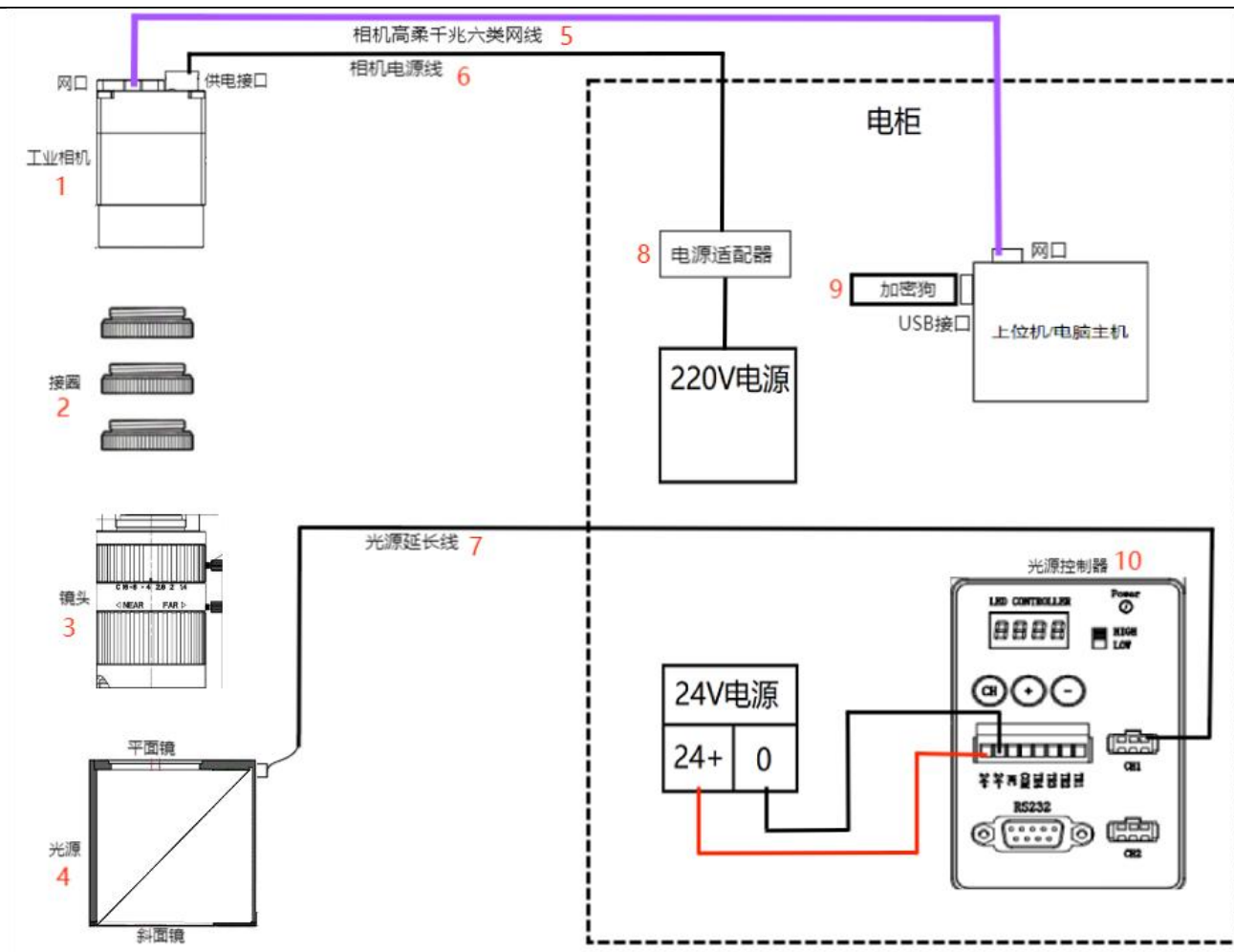
Schematic Diagram of Auto-Focus and Height Tracking



## 1.3. 技术参数

运动控制	控制方式	总线	支持标准 EtherCAT 总线，灵活接入系统拓扑。
		脉冲	5 路通用轴接口，可适配不同类型的伺服驱动器并 提供高精度的位置反馈，支持 CiA402 标准
	运动性能	控制周期	1ms
		加减速类型	S 型
		速度前瞻规划，电机换向智能升降速度	
IO 功能	两组共 24 路数字输入，灵活配置高/低边输入		
	16 路 24V 通用数字输出		
	4 路 16 位高分辨率 AD 输入，电压范围-10V~ +10V		
	两组 PWM 输出，支持 24V 和 5V 的 PWM 信号（通过拨片调节），频率范围 0~30kHz，精度 1%		
	1 个激光随动控制接口，配合外置电容放大器，实现总线式高精度电容调高		
工作环境	温度	0° C ~ +80° C	
	环境压力	0.096MPa~0.106MPa	
	相对湿度（无冷凝）	0~70%	
电源要求	EPC-2000	24V DC（9-36V 宽压模块）	
	EDS-3000	24V DC	

## 1.4. 视觉系统连接示意图



1、工业相机\*1； 2、接圈\*3； 3、镜头\*1； 4、光源\*1； 5、相机高柔千兆六类网线\*1； 6、相机电源线\*1； 7、光源延长线\*1； 8、电源适配器\*1； 9、加密狗（视觉算法库LPV）\*1； 10、光源控制器\*1

## 1.5. 技术参数

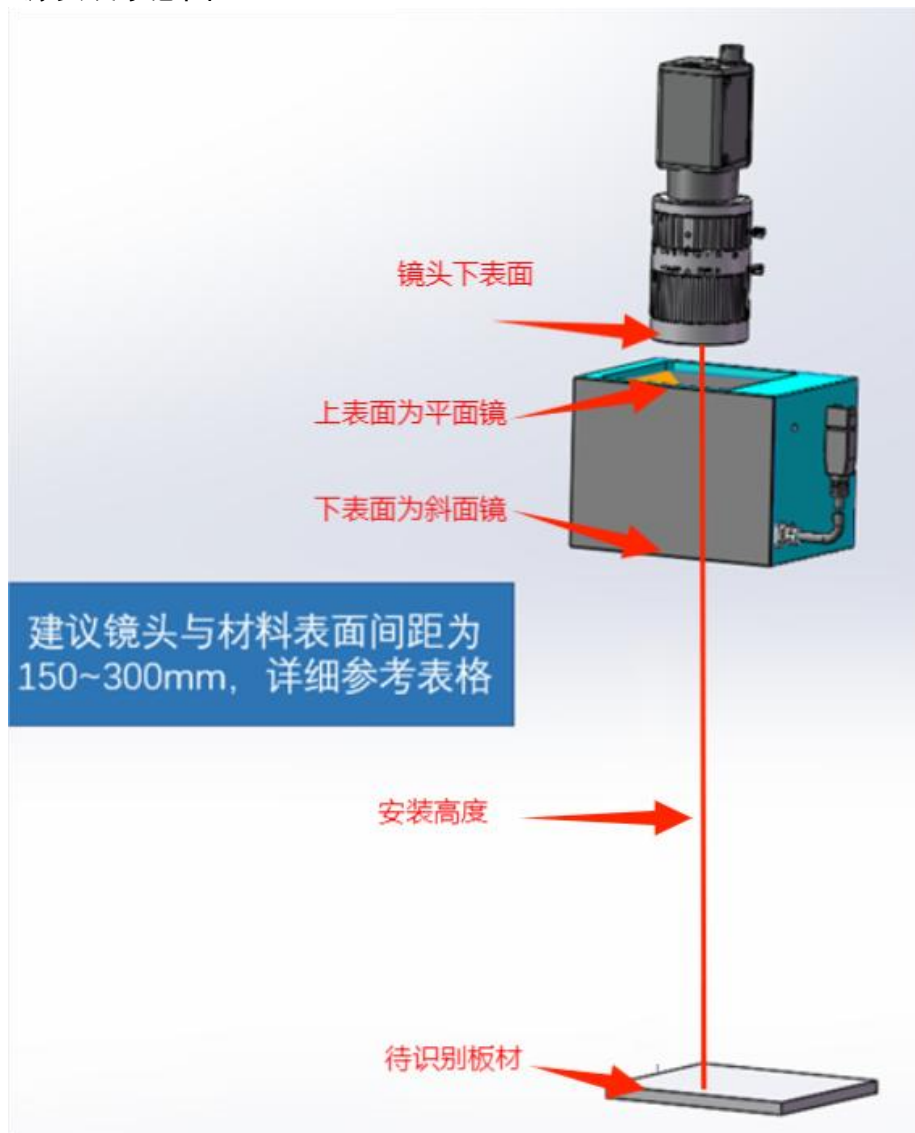
相机详细参数

芯片尺寸	1 / 1.8 " ( $\phi$ 9.5 )	
焦距 (mm)	50mm	
像素尺寸 ( $\mu$ m)	2.4 $\mu$ m	
借口	C	
光圈范围 (F值)	F2.8-16	
最近物离 (mm)	250 mm - $\infty$	
操作方式	聚焦	手动
	光圈	手动
视场角 ( $^{\circ}$ )	1 / 2 "	6.80 x 5.10 x 8.76
	1 / 1.8 "	7.84 x 5.24 x 9.72

分辨率	6.0MP
TV畸变(%)	0.1 (0.003)
滤镜尺寸(mm)	M30.5×0.5
镜头尺寸(mm)	Φ37.0×56.0
温度范围(°C)	-10~+50°C
重量(g)	104.5g

## 1.6. 相机安装说明

### a、相机镜头与光源安装示意图：



### b、安装高度说明：

视觉硬件部分可以根据镜头焦距+不同接圈组合使用，实现不同的相机视野范围和工作高度调节，下表为接圈组合下的视野范围和安装高度的效果

镜头焦距f	安装高度H	相机视野范围
-------	-------	--------



50mm	300mm	44.24mm*29.49mm
50mm+5mm接圈=55mm	200mm	26.81mm*17.87mm
	150mm	20.10mm*13.41mm
50mm+10mm 接圈=60mm	200mm	24.57mm*16.38mm
	150mm	18.42mm*12.28mm
50mm+15mm 接圈=65mm	200mm	22.68mm*15.12mm
	150mm	17.01mm*11.34mm

(注：安装高度指相机镜头下表面到切割板材的距离)

## 1.7. 镜头调节说明

镜头示意图如下



部件名称	作用A	作用B	注意事项
螺纹接口	连接C接口相机	连接C接口接圈	
光圈环	调节光圈大小，光圈越大，进光越多，相机视野越明亮	调节景深，光圈越小，景深越大	安装时，若发现相机视野全黑，首先应该检查光圈是否完全封闭
调焦环	调节镜筒的伸缩，镜筒伸出距离越大，成像清晰距离越小，即减小相机工作距离		调焦环和接圈都能改变相机的工作距离，具体调试过程见后面说明

## 2. 接线说明

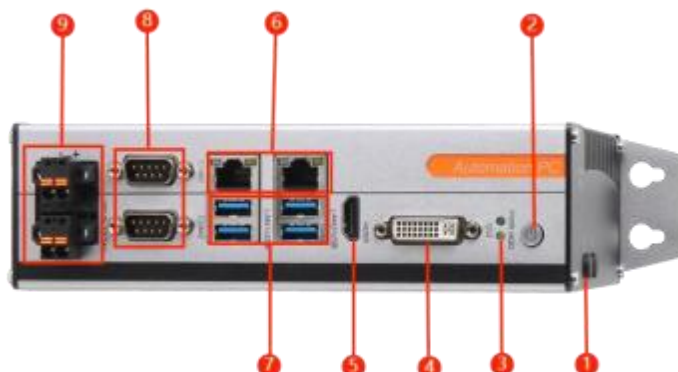
### 2.1. EPC-1020接线说明

EPC-1020（选配）为我司推荐的新一代上位工控机，在图形处理和响应速度上都有着良好的表现。

EPC-1020	
网卡	2 × 千兆网卡
USB	4 × USB3.0, 板载内置 1 个 USB2.0
存储设备	1 × mSATA 硬盘卡槽 1 × M.2 (B Key, Type 2280) SSD 卡槽, SATA 信号
工作温度	-20℃ ~ 60℃
工作湿度	5%~95% (非凝结)
显示	同时支持 HDMI 或 DVI-D 两种接口
电源	DC12~24V ±10%, 过流、过压以及防反接保护
尺寸	(L) 200mm × (W) 154.5mm × (H) 57.6mm



### 2.1.1. EPC-1020接线说明



1	天线安装孔
2	开机按钮
3	状态灯
4	DVI-D
5	HDMI
6	2 × 千兆网卡
7	4 × USB
8	2xRS232/RS485
9	DC IN 12V~24V

- LAN2 与主控 EPC-2000 连接。用于人机交互。
- 24V（12V~24V）直流电源输入。

### 2.2. EPC-2000接线说明

EPC-2000 实时总线 PC 主机是机床运动控制核心部件，由 RAYTOOLS 技术开发的运动 控制算法和基于激光设计的专业控制逻辑。具有良好的稳定性和抗干扰能力，高性能计算方式。支持在线升级或实时升级多种模式，升级方便可操作性强等特点。

EPC-2000	
网卡	2 × 千兆网卡
USB	4 × USB2.0 , 2 个 USB3.0
存储设备	1 × 2.5HD, 1 × MSATA
工作温度	-20℃ ~60℃
工作湿度	5%~95%
显示	同时支持 HDMI 或 VGA 两种接口
电源	9-36V 宽压模块
尺寸	(长×宽 ×高) 181.7 × 126.5 × 54mm

2. 3. EPC-2000接线说明




1	开机按钮
2	HMI （ LAN2） 主控模块通讯接口
3	EtherCAT （ LAN1） 总线接口
4	直流电源输入口 9-36VDC

- EtherCAT (LAN1) 口定义为 EtherCAT 通讯接口，与伺服电机及 EDS 板卡相连。
- HMI (LAN2) 口定义为与工控机（或 EPC-1010）连接。
- 24V ( 9-36V 宽压) 直流电源输入。

## 2.4. EDS3000接线说明

EDS3000 是基于 EtherCAT 总线的从站接口板，包含丰富的 IO 、运动控制、激光随动接口和资源，特别适用于激光行业的信号采集与运动控制场合。

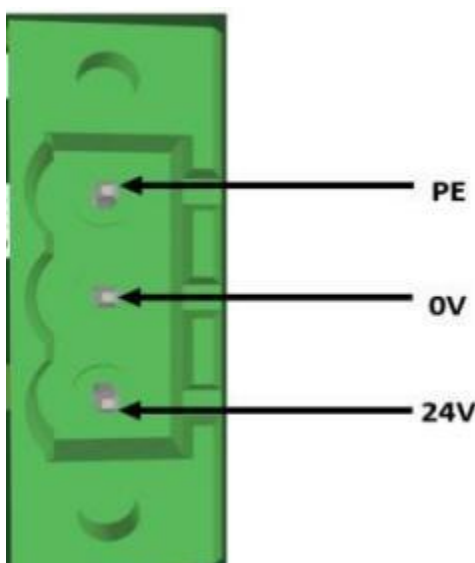
EDS3000			
模块	数量	说明	备注
供电电源	/	24V DC	允许电压范围 ( 18~36V)
PWM	2	5V、24V； 占空比 0%-100% ； 频率 20kHz	
DA	4	输出 0~ +10V； 位数 16bit； 精度 10mV	
AD	4	输入 0~ +10V； 位数 16bit； 精度 10mV	
数字输入	24	24V/0V（可变），根据控制 COM 端接线控制	
数字输出	16	单路输出高电平 24V DC	
工作环境		温度：0~ +55℃ ；相对湿度（无冷凝）5%~95%	
外形尺寸		129.36*350.5	

### 2.4.1. EDS3000接口说明



板卡外形尺寸为 122mm\*348mm，可以组装于模组架上以便固定在 DIN C45 导轨上使用。左上方为 4 个 DB15 接口，可以外接伺服驱动器，从左至右依次为 Y 轴、X 轴、Y1 轴及 Z 轴。左下方依次为 1 个 F 轴接口和两个 RJ45 网口，分别外接 F 轴伺服驱动器和 EtherCAT 网线。右上方端口分别为 2 路 PWM 输出口、4 路模拟量输入口、4 路模拟量输出口及 1 路激光头高度传感器接口。右下方为 24V 电源输入接口，其中 2 路 PWM 支持 24V 输出或 5V 输出。正下方从左至右分别为 12 路专用数字量输入接口、12 路通用数字量输入接口、16 路通用数字量输出接口以及一路抱闸输出接口。

#### 2.4.2. 电源接口说明

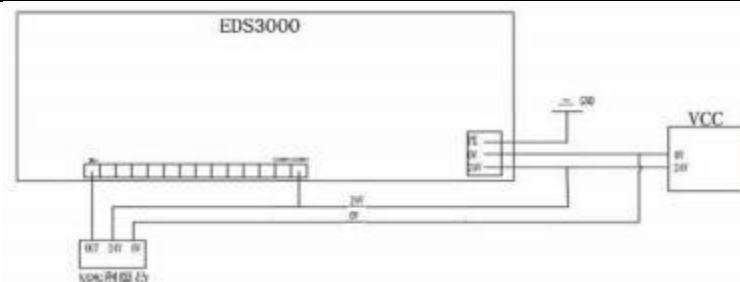


EDS3000 板卡电源接口需要外部连接 DC24V 开关电源，其中输入端子 24V、0V 和 PE 分别接外部开关电源的 24V、0V 和保护地的输出接口。

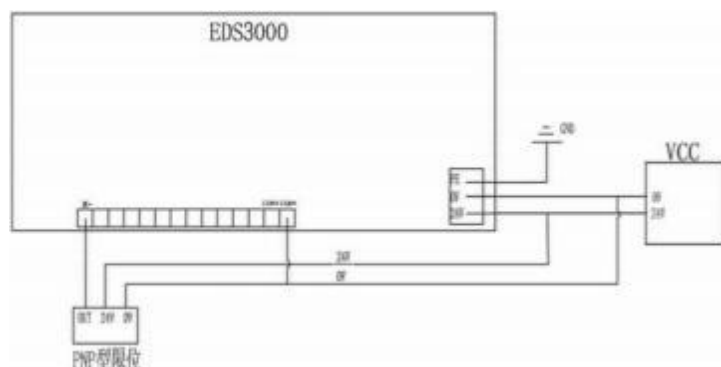
#### 2.4.3. 数字输入接口

其中，COM1 接 24V 时，输入信号低电平有效；COM1 接 0V 时，输入信号高电平有效。以 NPN 型与 PNP 型传感器举例说明：

当使用 NPN 型限位时，COM1 端口接 24V。

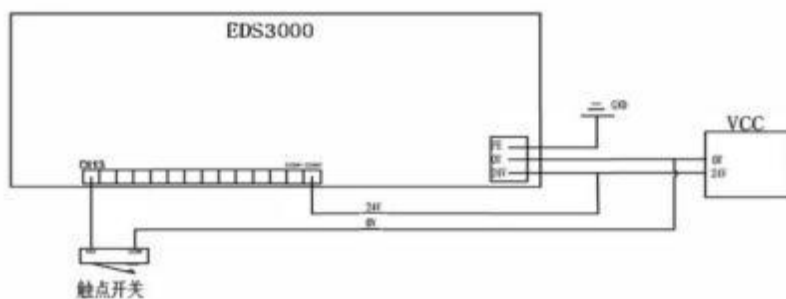


当使用 PNP 型限位时，COM1 端口接 0V。

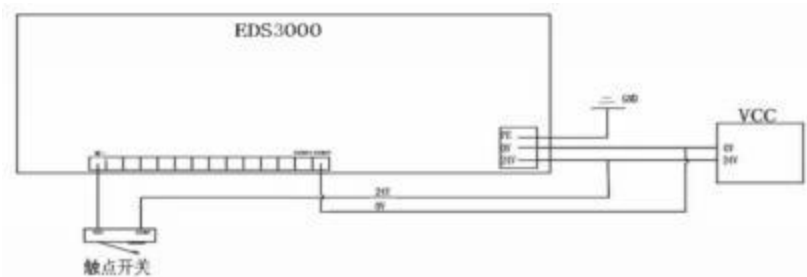


其中，COM1 接 24V 时，输入信号低电平有效；COM1 接 0V 时，输入信号高电平有效。以触点开关举例说明。

#### 低电平有效接法



#### 高电平有效接法

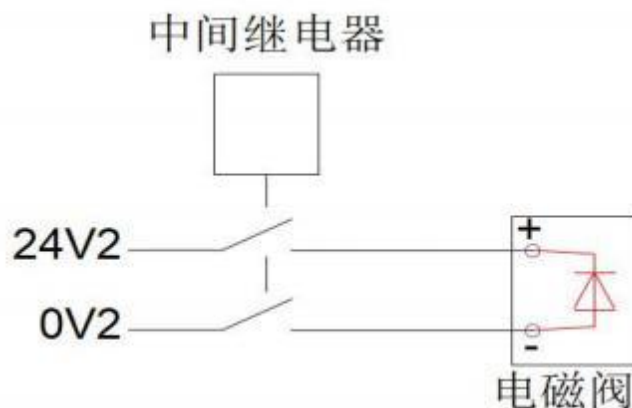


### 2.4.4. 数字输出接口

D01-D016 共 16 路数字量输出接口（24V 输出），可以配置成“氧气阀”、“激光使能”、“调焦使能”、“指示灯”等相关控制接口，软件已预设好每个端口的定义。

D01~D016 均输出24V 高电平，输出最大电流为 0.5A。如接大功率负载，请外接继电器， 氧气氮气电磁阀内要并联一个续流二极管（MIC 10A6）；推荐另接一路电源 DC24V2 控制阀，与系统 IO 的电源 DC24V1 分开。

以电磁阀为例：

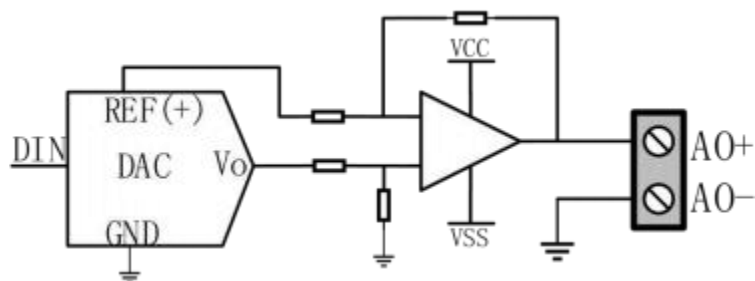


#### 2.4.5. 模拟量输入接口

模拟量输入 AI 接口共 4 路。信号输入范围为 0~10V

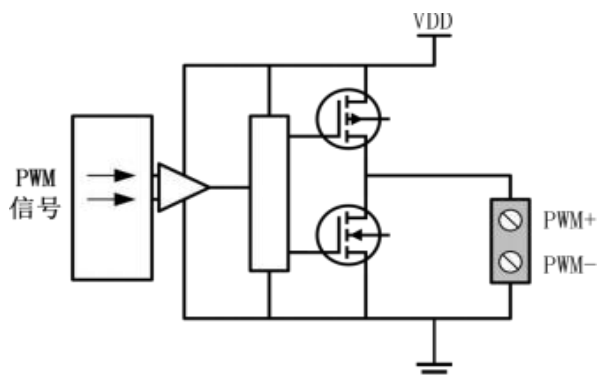
#### 2.4.6. 模拟量输出接口

模拟量输出AO 接口共 4 路。信号输出范围为 0~10V 。输出方式如图所示：



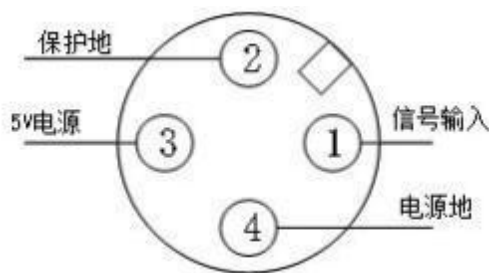
#### 2.4.7. PWM接口

共有 2 路 PWM 脉宽调制信号，可用于控制光纤激光器平均功率。PWM 信号电平 24V 有效或 5V 有效可选（通过手动调档），占空比 0%-100%可调。



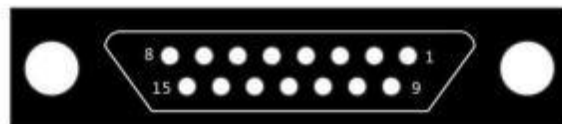
### 2.4.8. 传感器接口

有 1 路传感器接口电路，用于激光头高度调节。接收电容放大电路输出信号，经过调理电路送入 CPU。接口定义如下：



### 2.5. 伺服驱动器接线

1) 通用轴（Y、X、Y1、Z、F 轴）接板卡上的 5 个伺服控制接口为双排 DB15 母头插座，如下图所示：



引脚定义如下：

伺服接口信号说明					
脚号	信号名	功能	脚号	信号名	功能
3	A+	A 相编码器脉冲输入 +	2	XD+	轴旋转方向切换输出 +
11	A-	A 相编码器脉冲输入 -	10	XD-	轴旋转方向切换输出 -
4	B+	B 相编码器脉冲输入 +	14	ALM	伺服警报输入
12	B-	B 相编码器脉冲输入 -	6	SON	伺服使能输出
5	Z+	Z 相编码器脉冲输入 +	7	CLR	轴清除输出
13	Z-	Z 相编码器脉冲输入 -	8	P24V	24V 电源
1	XP+	轴速度控制输出 +	15	PGND	电源地
9	XP-	轴速度控制输出 -			





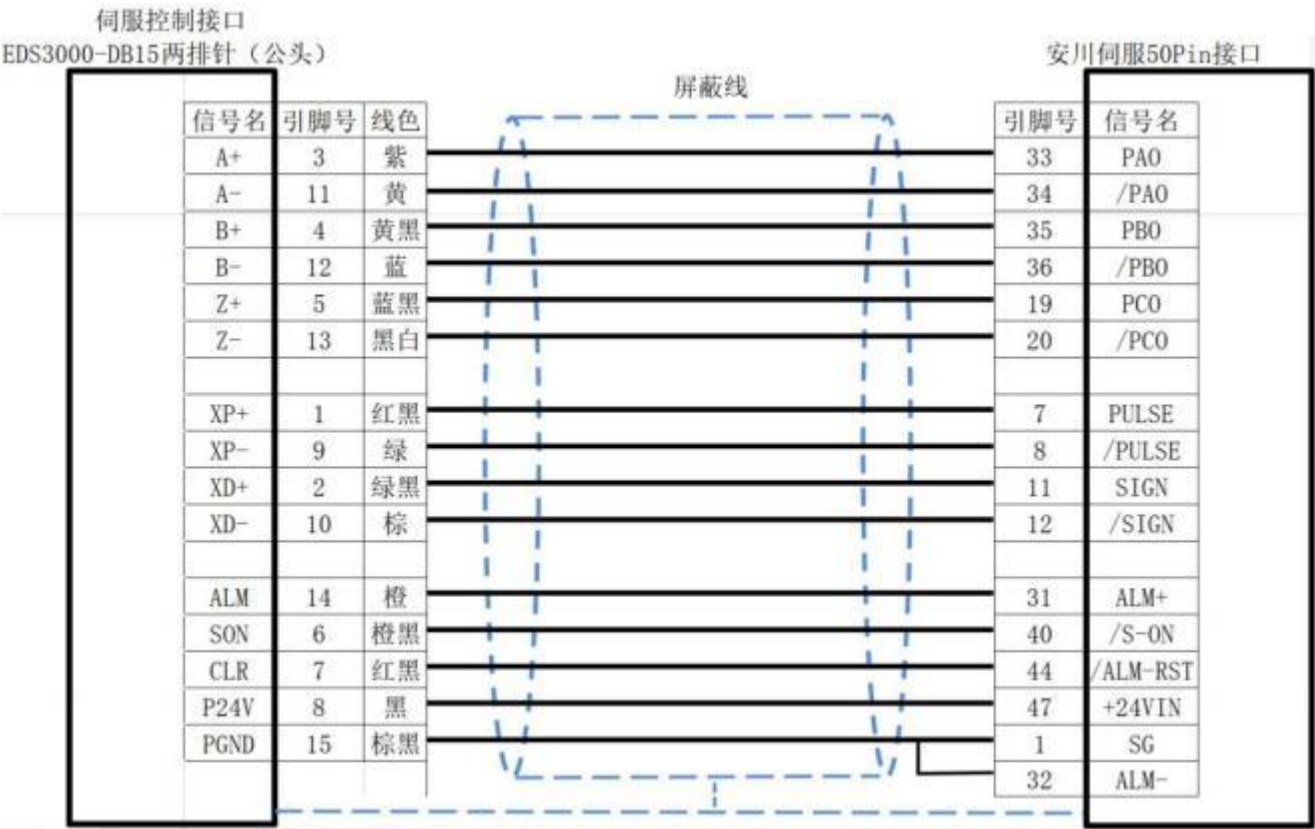
注：EDS3000 板卡 ALM 信号默认为低电平有效，可通过对应轴口旁的跳线帽LOW向上跳到高有效切换。也在配置工具内可设置轴口的报警极性改变报警触发条件。

2) 伺服驱动器控制信号接线图

注：连接伺服驱动器时应注意以下事项：

EDS3000 采用的是脉冲+方向信号控制伺服驱动器，必须确认驱动器支持这种模式； 确定所选的伺服驱动器使能信号（SON）的类型是否为低电平有效；  
确定伺服驱动器参数设定正确，若伺服不能运转，参数应设定为不使用“正反转输入禁止”；

2.5.1. 安川伺服驱动器接线图

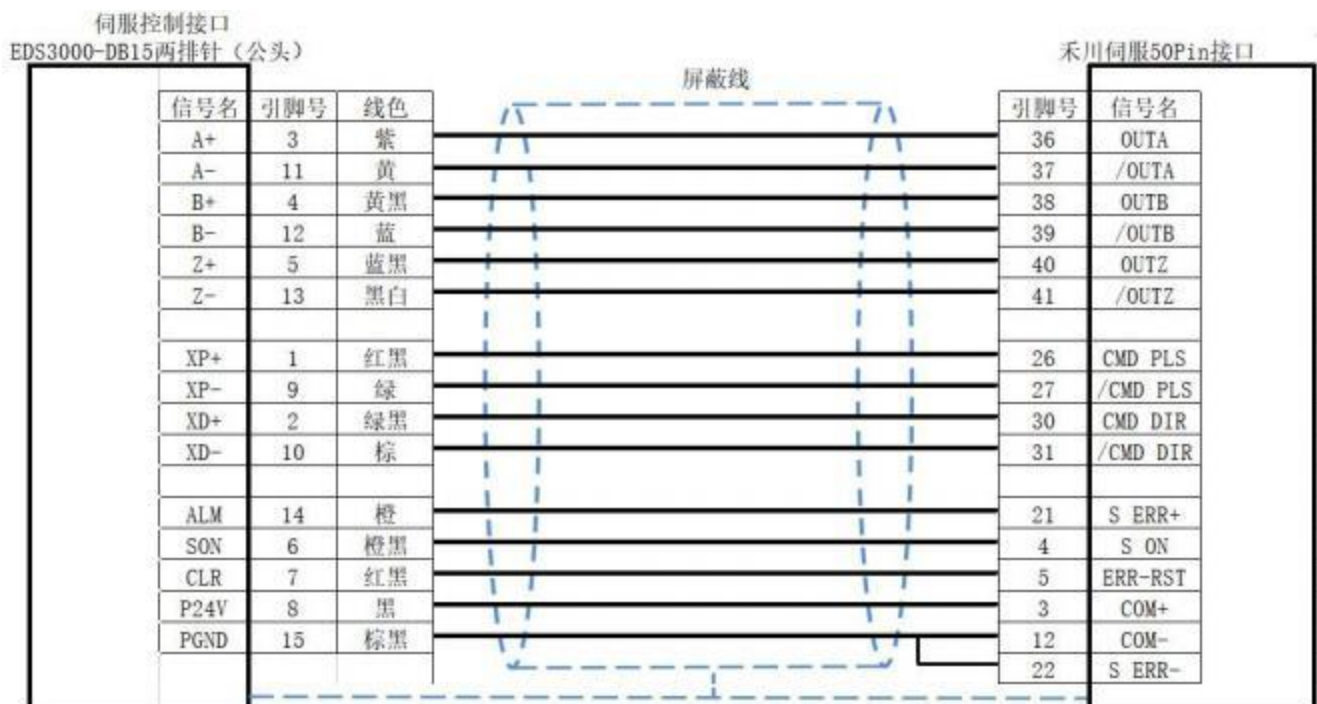


安川伺服基本设置参数		
参数类型	推荐值	设定范围



Pn000	0.0.1.0	0.0.x.0(0 速度； 1 位置)0.0.0.X(0 正转； 1 反转 )
Pn00B	0.1.0.1	0.X.0.0(0 三相电； 1 单相电)； 0.0.0.X(0 显示设定， 1 显示 所有参数)
Pn200	0.0.0.0	0.0.0.X(0 脉冲 + 方向正逻辑， 5 脉冲 + 方向负逻辑)。 X.0.0.0(线性 1M)
Pn50A	8100	正转禁止取消
Pn50B	6548	反转禁止取消

### 2.5.2. 禾川伺服驱动器接线图

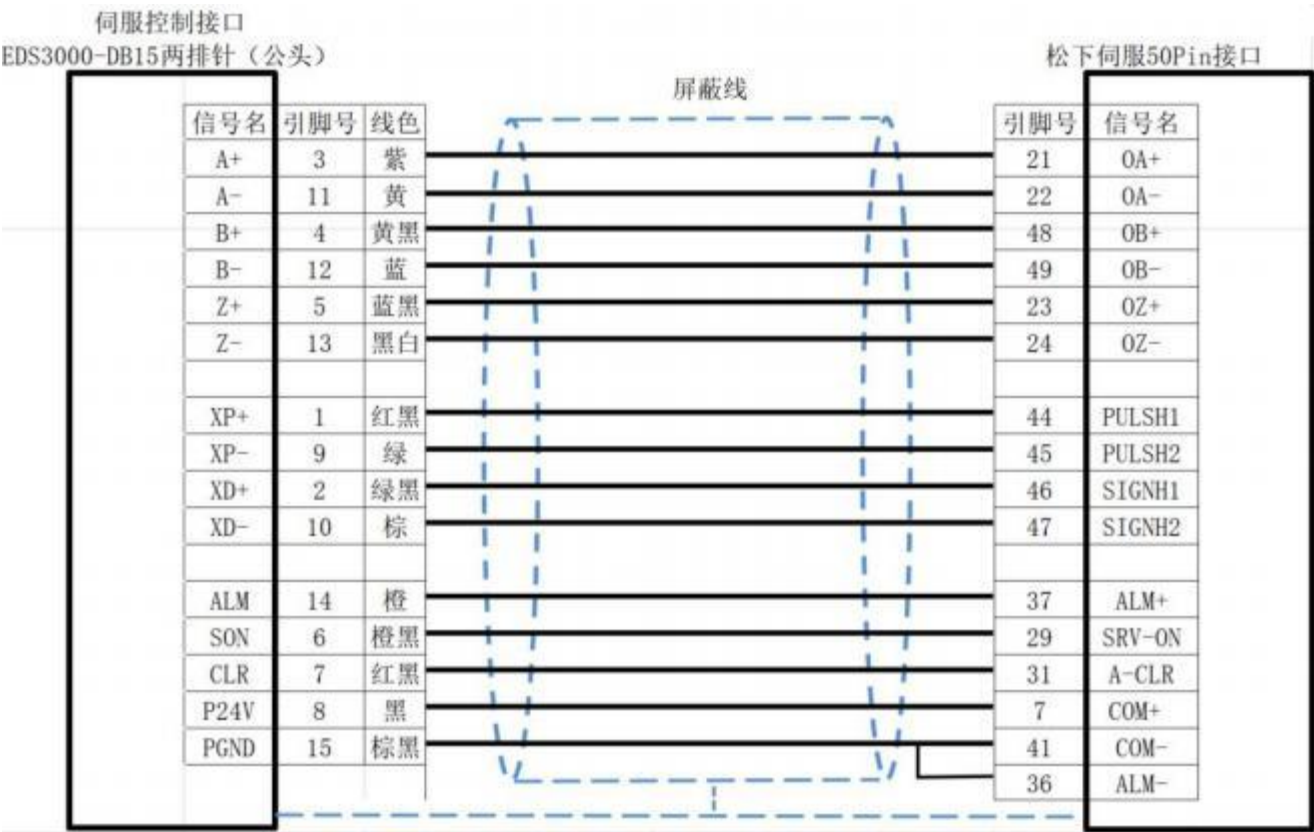


### 禾川伺服基本设置参数

参数类型	推荐值	设定范围
P00-01	0	0 位置模式； 1 速度模式； 7 总线模式

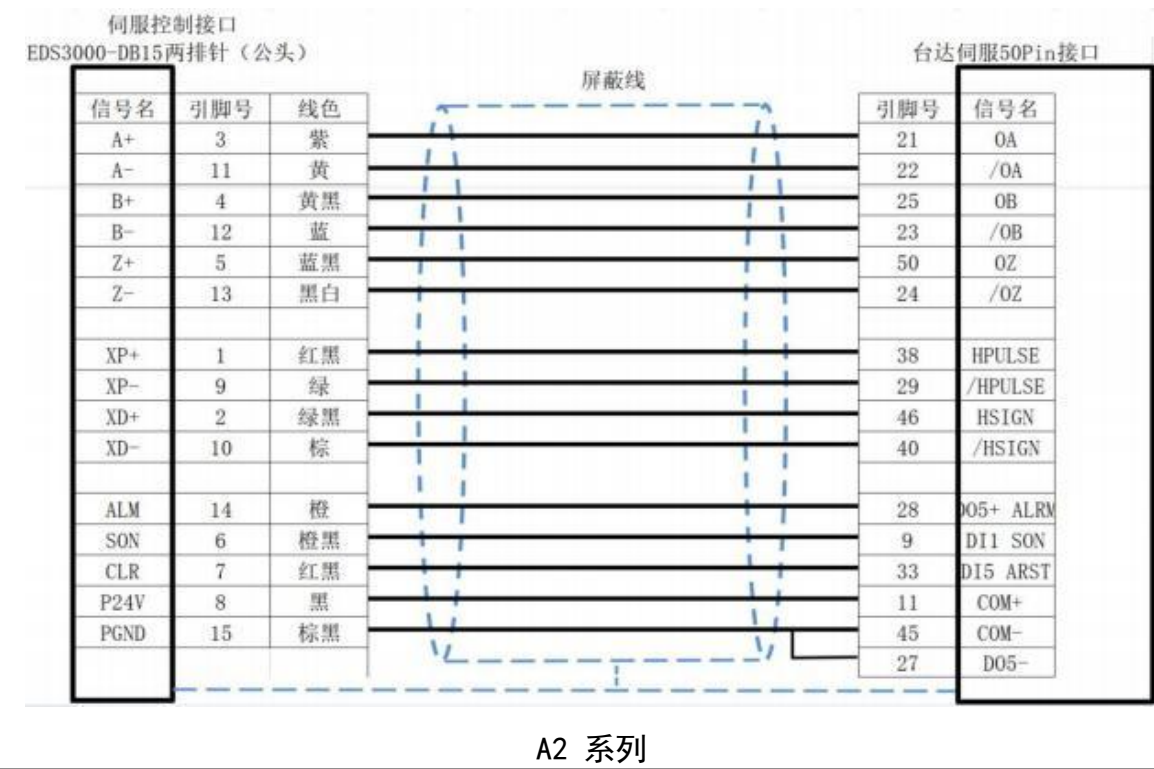
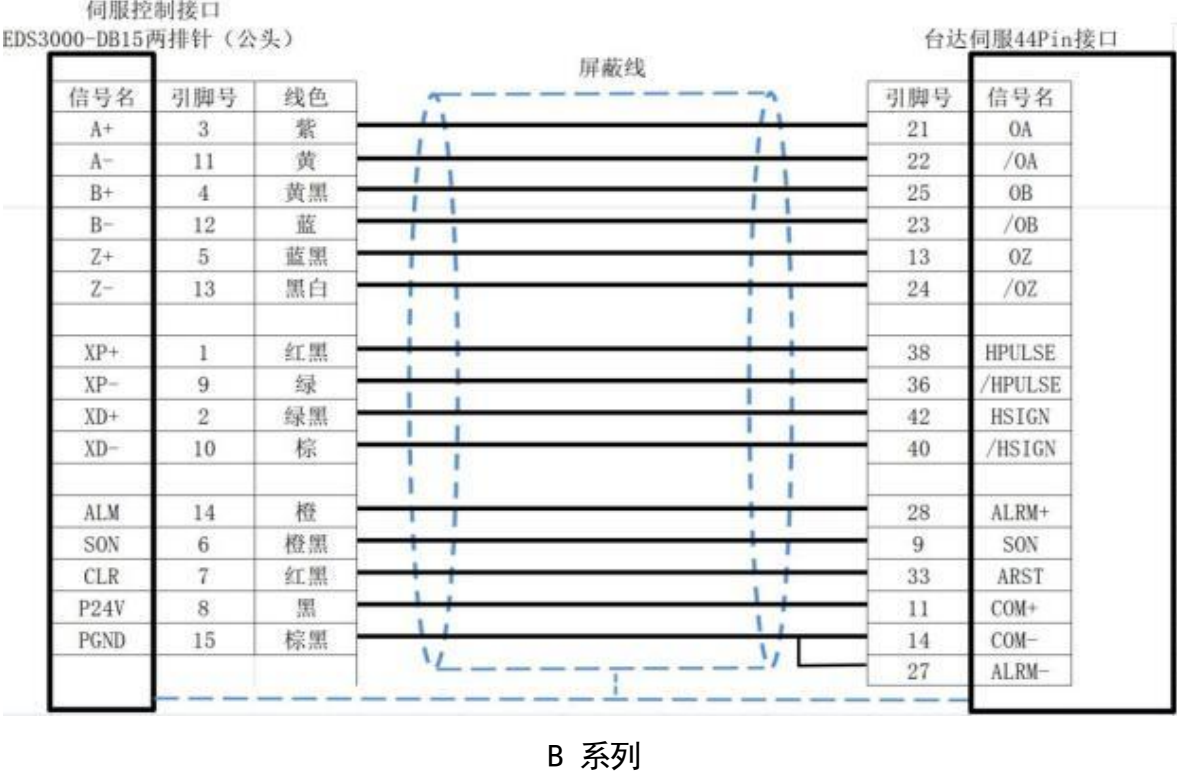
P00-07	0	0: 脉冲+方向正逻辑; 1 脉冲——方向负逻辑
P00-16	1	0: 正向; 1: 反向

2.5.3. 松下伺服驱动器接线图



松下伺服系列基本设置参数		
参数类型	推荐值	设定范围
Pr001	0	0:位置控制, 1:速度控制
Pr007	3	3: 脉冲加方向
Pr005	1	1: 高速脉冲 3mpa;0:低速脉冲 500kpps

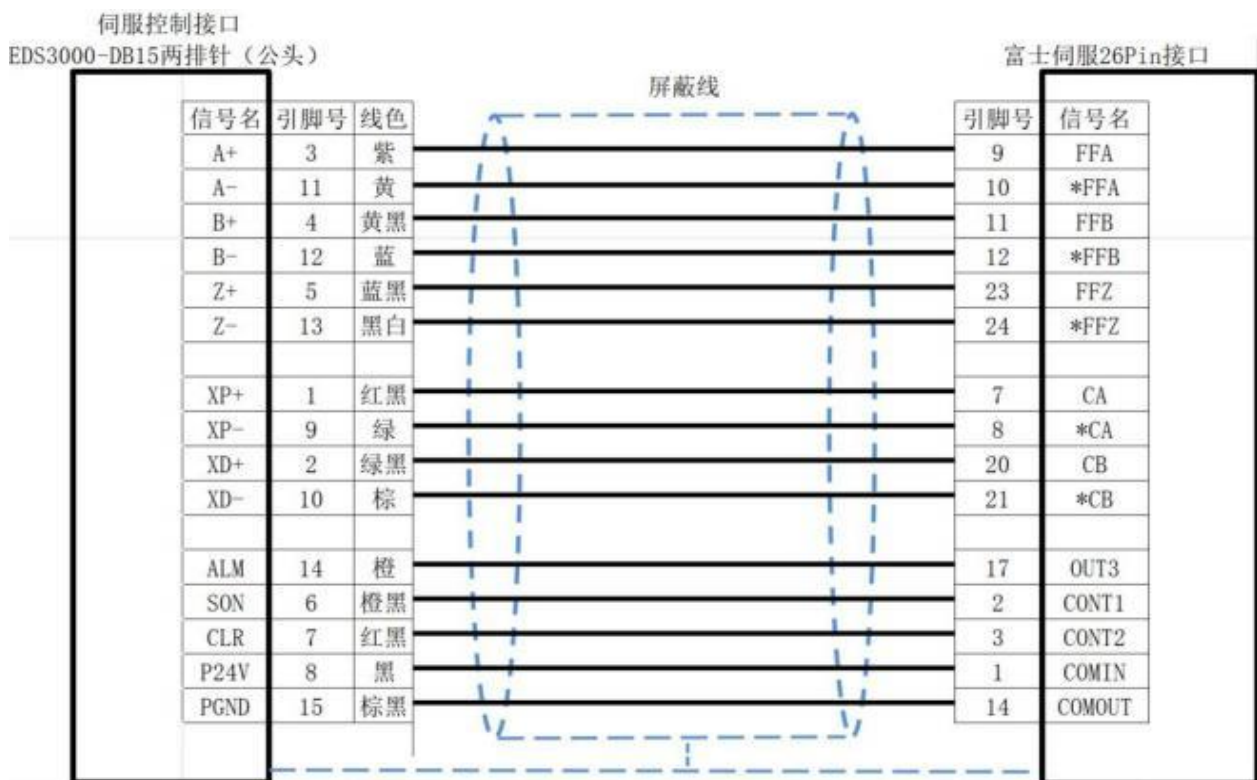
2.5.4. 台达系列伺服驱动器接线图



· 台达伺服系列基本设置参数

参数类型	推荐值	设定范围
P1-00	0x1002	千位 1 高速差动
P1-01	0x0000	百位 1 是反向
P2-10	0x0101	DI1

### 2.5.5. 富士伺服驱动器接线图

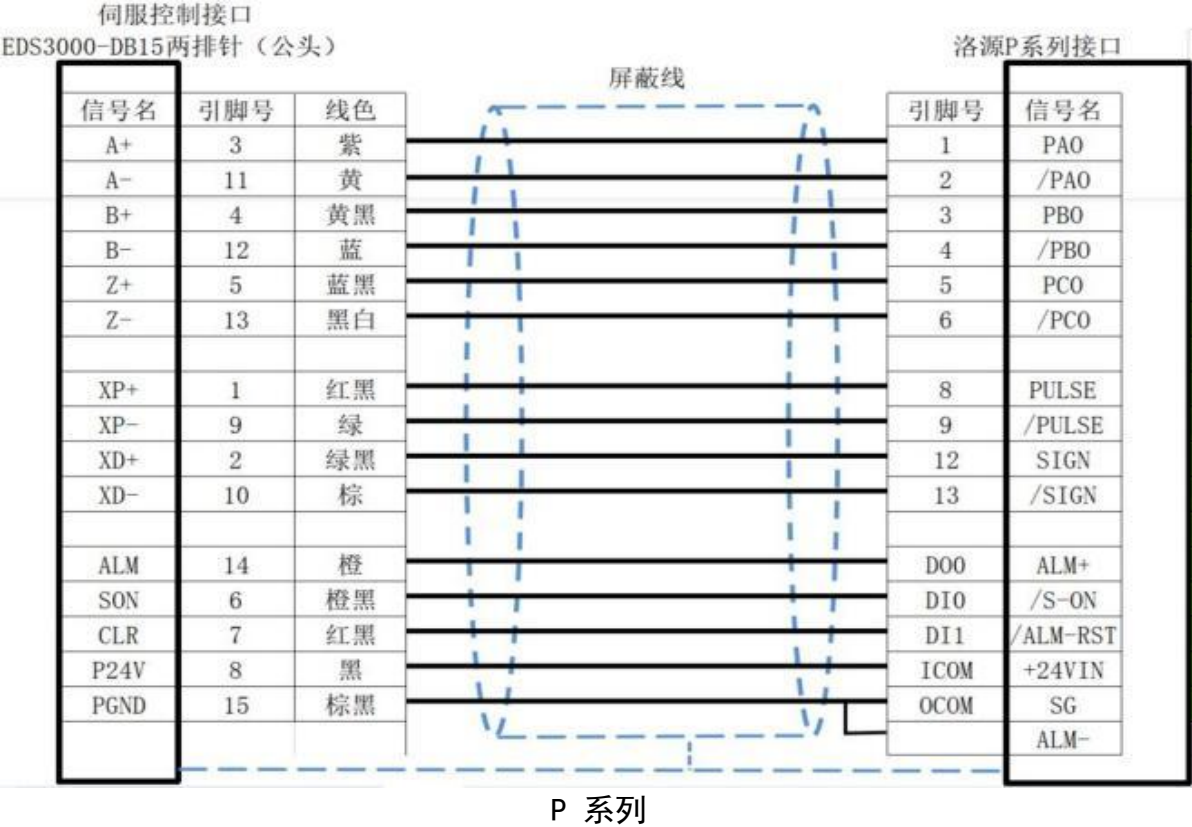


富士伺服系列基本设置参数

参数类型	推荐值	设定范围
PA-101	0	0...位置 1...速度 2...转矩 3...位置 < = > 速度 4...位置 < = > 转矩 5...速度 < = > 转矩 6...扩展模式 7...定位运行

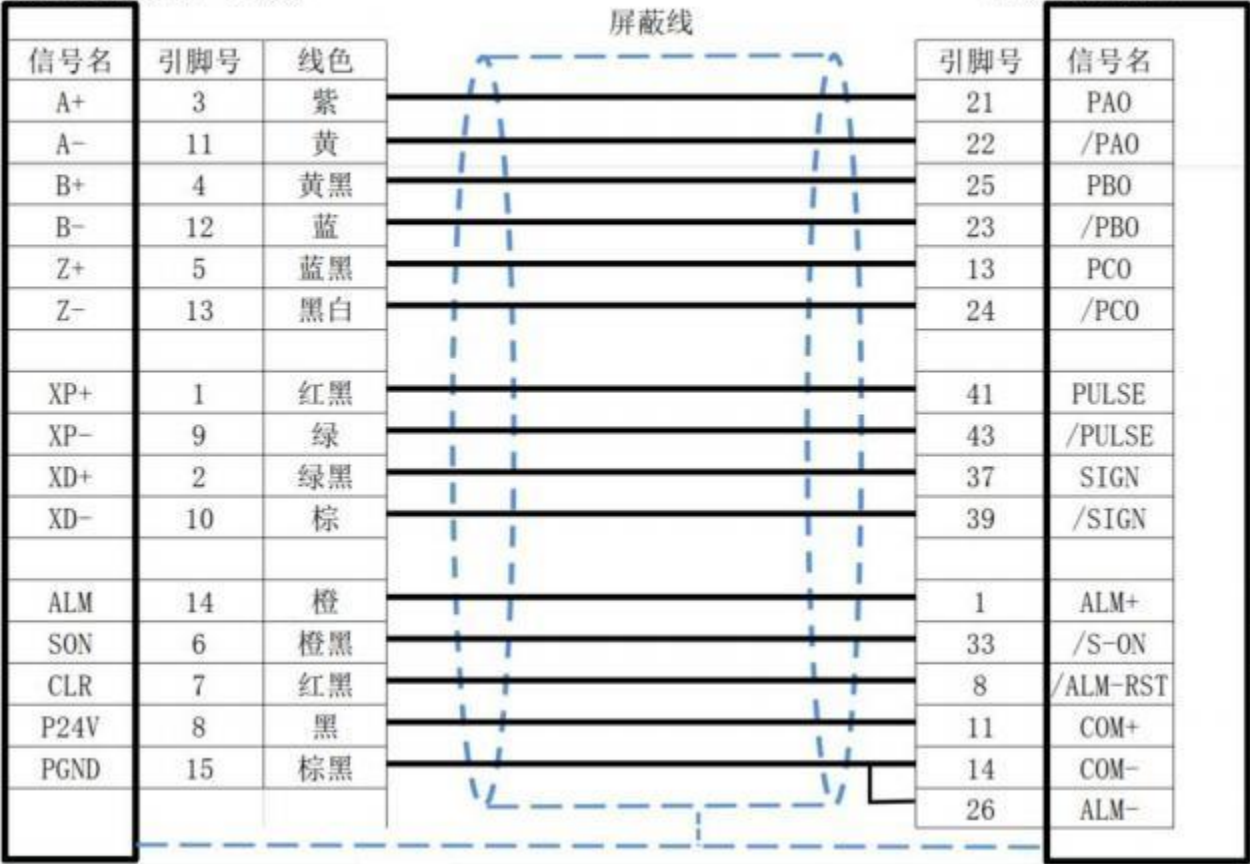
PA-103	1	0...差动输入 : 指令脉冲/符号 1...差动输入 : 正转脉冲/反转 脉冲 2...差动输入 :90° 位相差 2 信号 10...集电极开路输入 : 指令脉冲/符号 11... 集电极开路输入 : 正转脉冲/反转脉冲 12...集电极开路输入 :90° 位相差 2 信号
--------	---	---

### 2.5.6. 洛源伺服驱动器接线图



伺服控制接口  
EDS3000-DB15两排针（公头）

洛源M系列接口

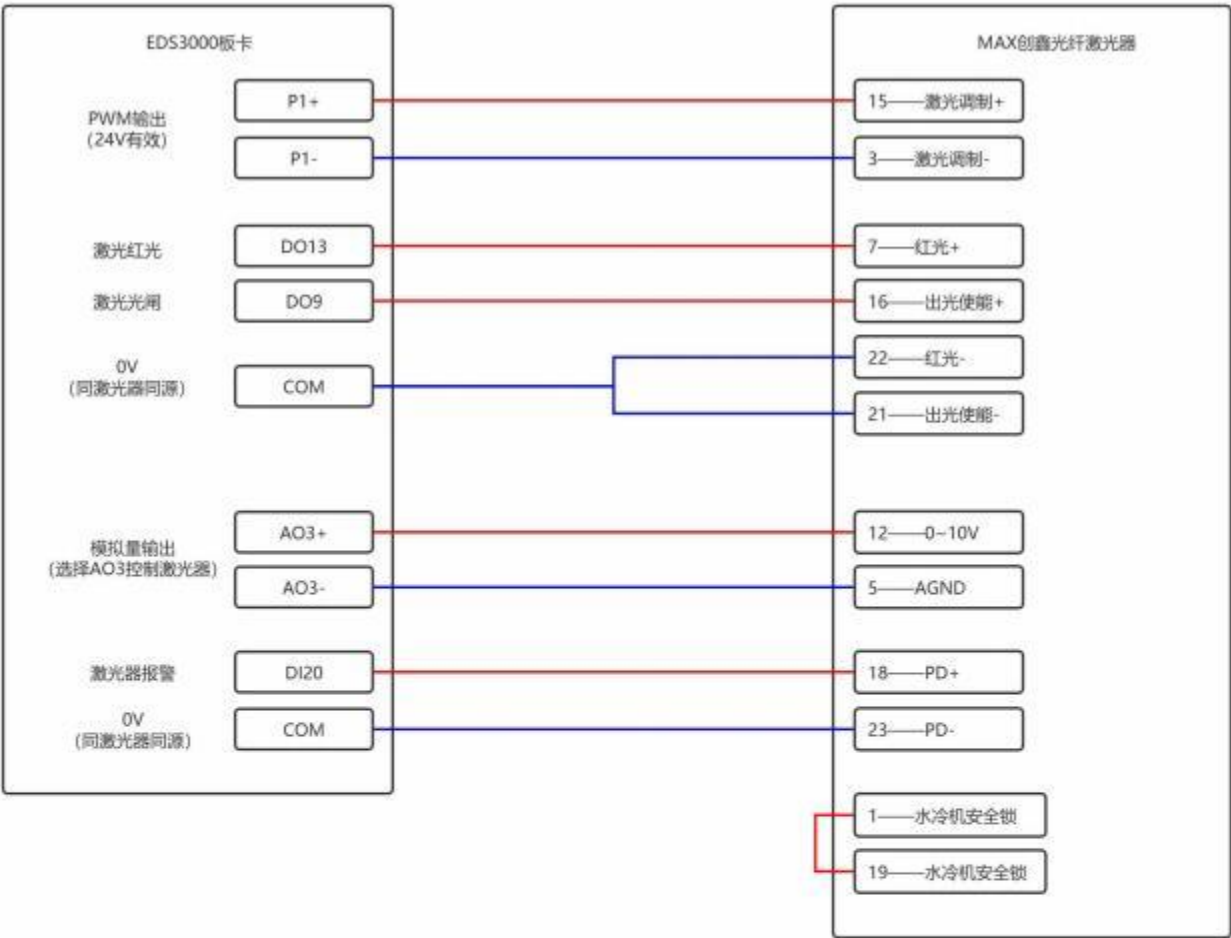


M 系列



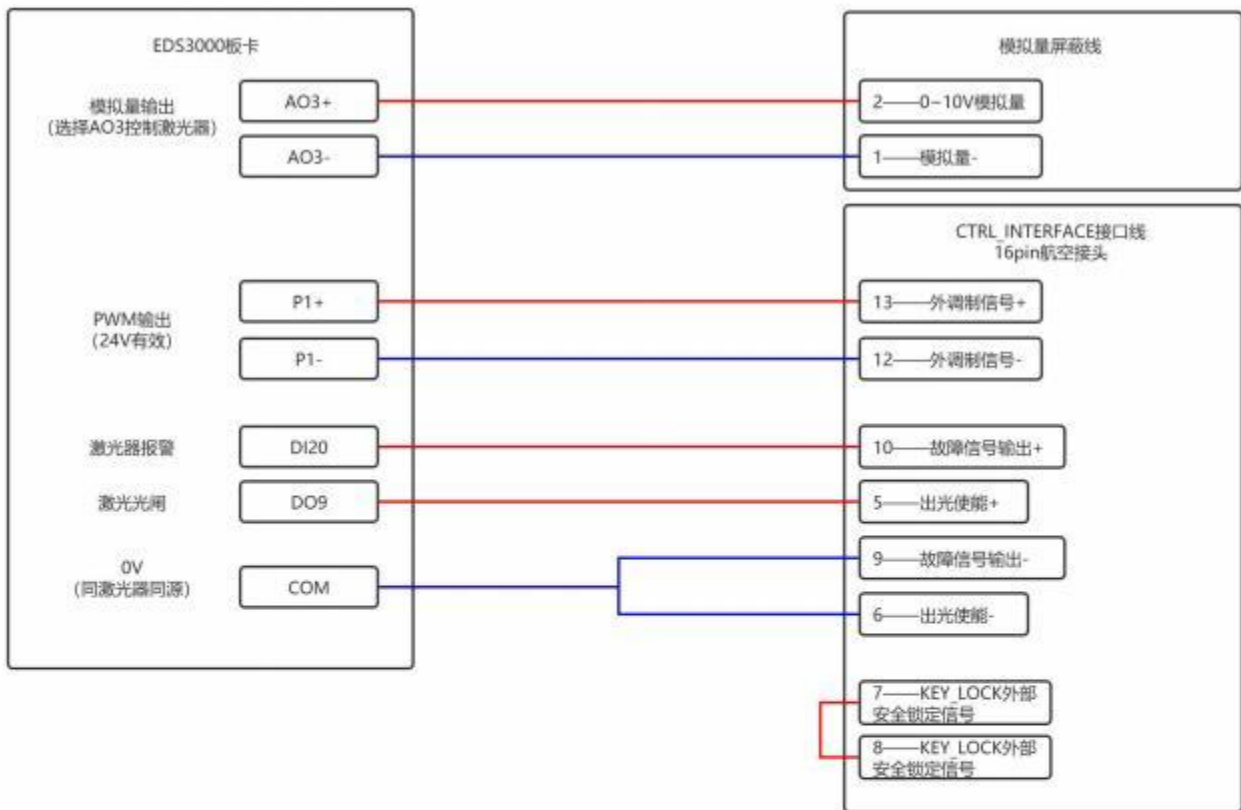
2. 6. 激光器接线

2. 6. 1. MAX创鑫光纤激光器接线图



- 注：
- 1. PD+ PD- 是激光器报警输出口，接到EDS3000端子板DI20输入口，“平台配置——数字量输入——DI20”默认激光器报警（常开）。
  - 2. 红光与出光使能接地脚可以一同并入 EDS3000 端子板任意一0V，保证与激光器同源即可。
  - 3. 创鑫激光器 PWM 选择 24V 控制。

## 2.6.2. 热刺单模式连续光纤激光器接线图

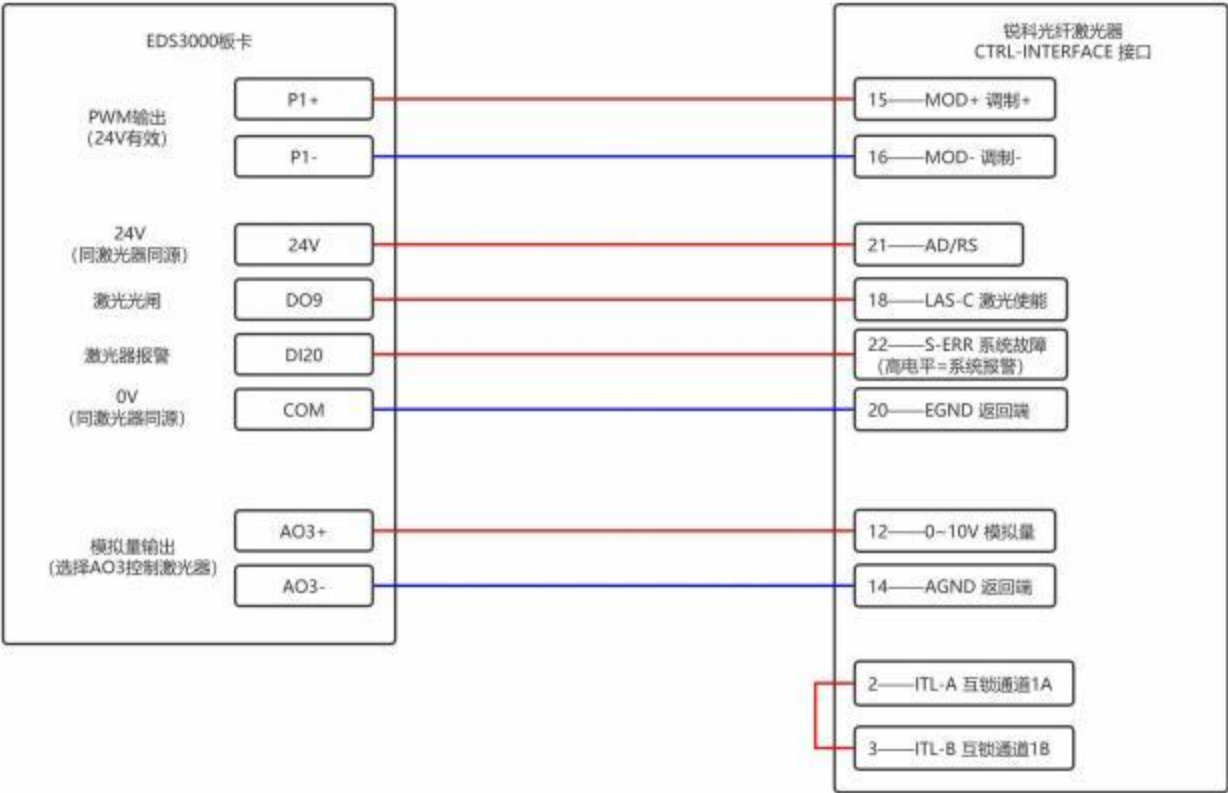


注:

1. PD+ PD- 是激光器报警输出口，接到EDS3000端子板DI20输入口，“平台配置——数字量输入——DI20”默认激光器报警（常开）。
2. 红光与出光使能接地脚可以一同并入 EDS3000 端子板任意一0V，保证与激光器同源即可。
3. 热刺激光器 PWM 选择 24V 控制。

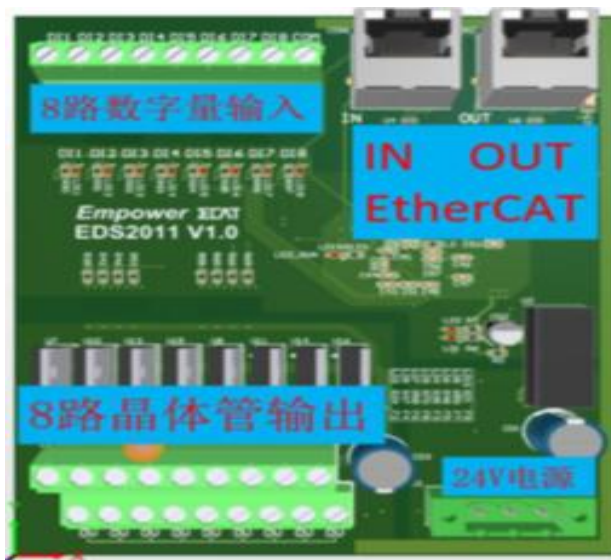


2. 6. 3. 锐科RFL-C3000连续光纤激光器接线图



- 注：
- 1. REM状态下，控制板上电给高电平进入外部AD模式
  - 2. 锐科激光使能和红光为同一接口，上使能红光关闭，下使能红光打开。
  - 3. 锐科激光器 PWM 选择 24V 控制。
  - 4. 激光器系统故障报警输出高电平给板卡

## 2.7. EDS2011接口布局



卡外形尺寸为105mm\*130mm，可以组装于模组架上以便固定在DIN C4535导轨上使用。功能布局如下图所示。

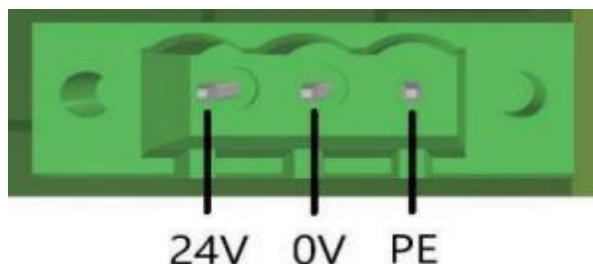
右上方两个RJ45网口接EtherCAT网线，分别是EtherCAT IN 与EtherCAT OUT。

左上方为8路数字量输入接口，从左往右1-8为输入接口，最后是为公共端接口

正下方从左至右为8路晶体管输出。

右下角为板卡供电，24V电源接口。

### 2.7.1. EDS2011电源接口



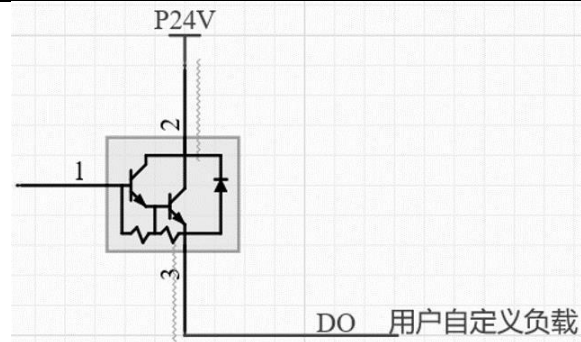
EDS2011 板卡电源接口需要连接外部 DC24V 开关电源，其中输入端子 24V 、0V 和 PE 分别接外部开关电源的 24V 、0V 和保护地。

### 2.7.2. EDS2011数字量输入接口

数字量输入DI接口共8路，高低电平支持，COM端接24V时，输入信号低电平有效；COM端接0V时，输入信号高电平有效。

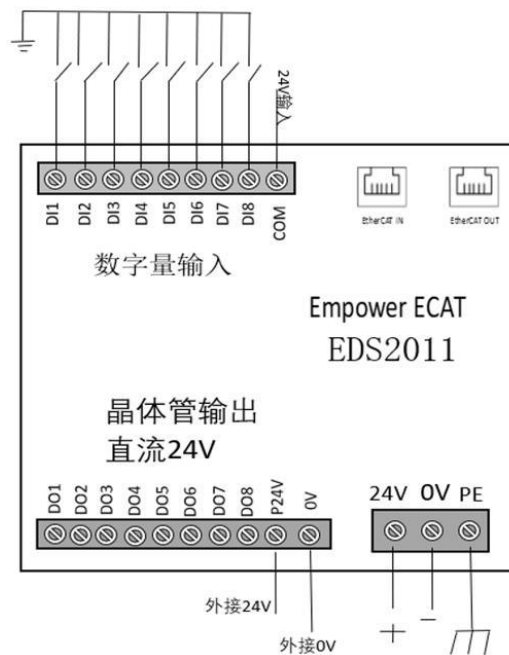
### 2.7.3. EDS2011输出接口定义

D01-D08 为 8 路晶体管输出，单路最大输出电流约750mA，若8路满功率运行时，外接24V电源功率需满足最大功率要求。输出方式如图所示。



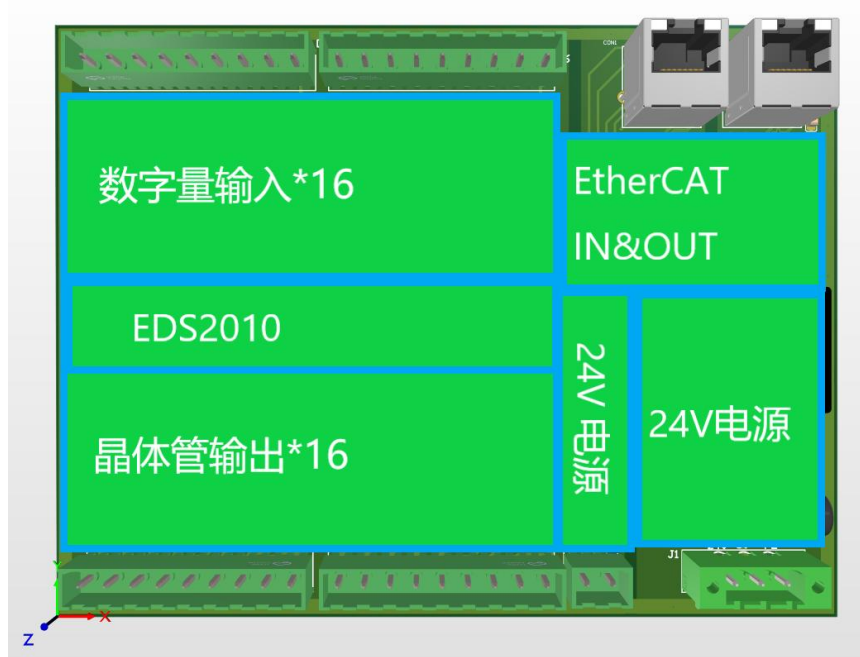
#### 2.7.4. EDS2011接线图

接线示意如图所示。本接线图数字量输入部分仅示意低电平输入有效接法。若需接入高电平有效请参考2.6.2节说明。



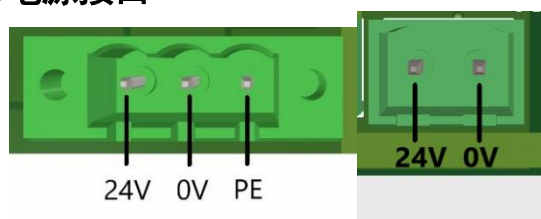
#### 2.8. EDS2010接口布局

板卡外形尺寸为161mm\*122mm，可以组装于模组架上以便固定在DIN35导轨上使用。功能布局如图所示。



右上方两个 RJ45 网口接 Ether CAT 网线，分别是 Ether CAT IN 与 Ether CAT OUT。左上方为 16 路数字量输入接口，从左至右分别是通道 1 至通道 16 及其公共端 COM。左下方从左至右为 16 路晶体管高电平输出，电压 24V。右下方为两路板卡供电，均为 24V 电源接口。

### 2.8.1. EDS2010电源接口



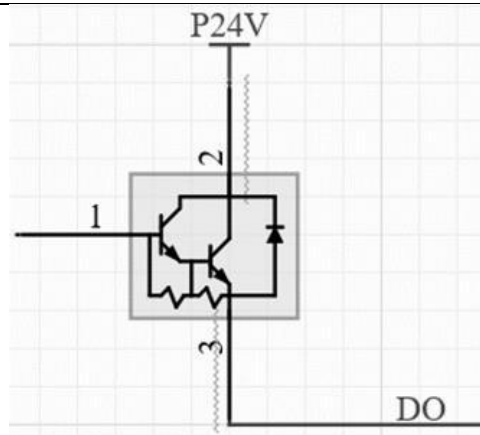
EDS2010板卡电源接口所示。需要外部连接DC24V 开关电源，其中输入端子24V、0V 和PE 分别接外部开关电源的24V、0V 和保护地，输入端子24V、0V分别接外部开关电源的24V、0V。

### 2.8.2. EDS2010数字量输入接口

数字量输入DI接口共16路，高低电平可配置。DI1-DI16的公共端COM接24V，输入信号低电平有效；COM接0V时，输入信号高电平有效。

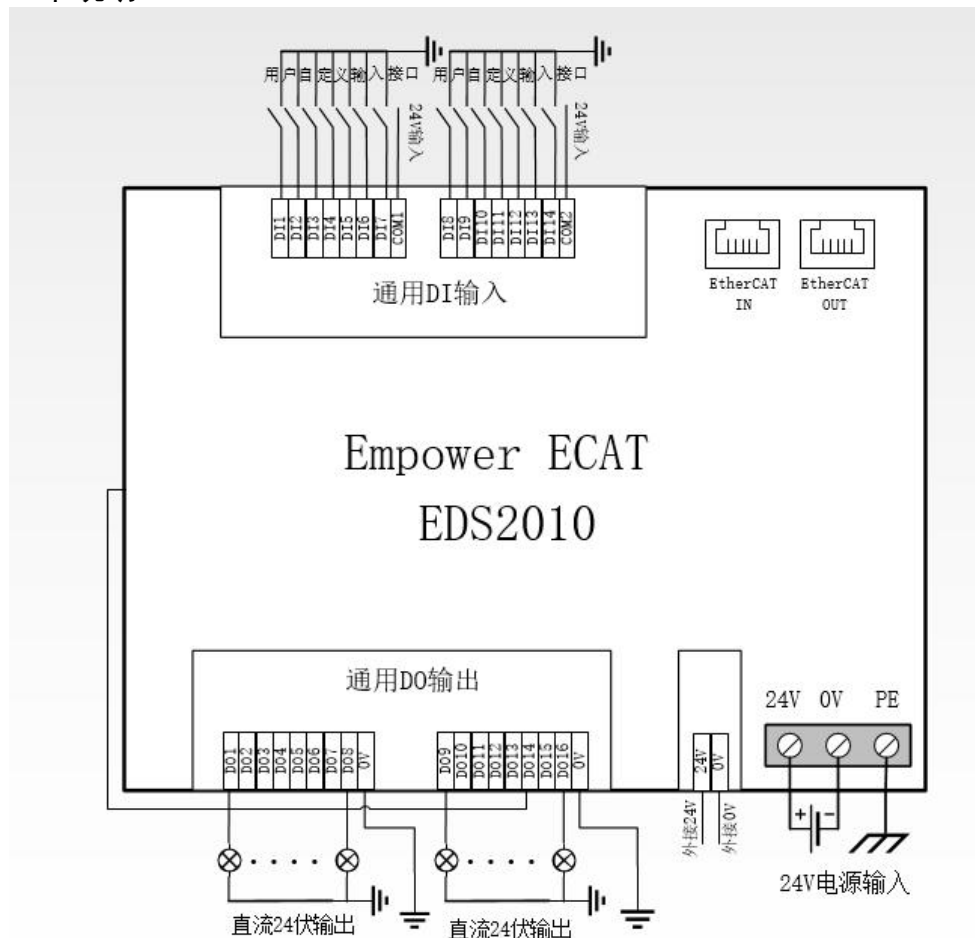
### 2.8.3. EDS2010晶体管输出接口

D01-D016为16路晶体管输出，单路最大输出电流约750mA；若16路满功率运行时，外接24V电源功率需满足最大功率要求。输出方式如图所示。



#### 2.8.4. EDS2010接线图

接线示意如图所示。本接线图数字量输入部分仅示意低电平输入有效接法。若需接入高电平有效请参考2.7.2节说明。



### 2.9. 视觉模块具体接线

步骤1：将千兆网线与工业相机进行连接（网线另外一端与控制器或电脑的网口进行连接），如图所示



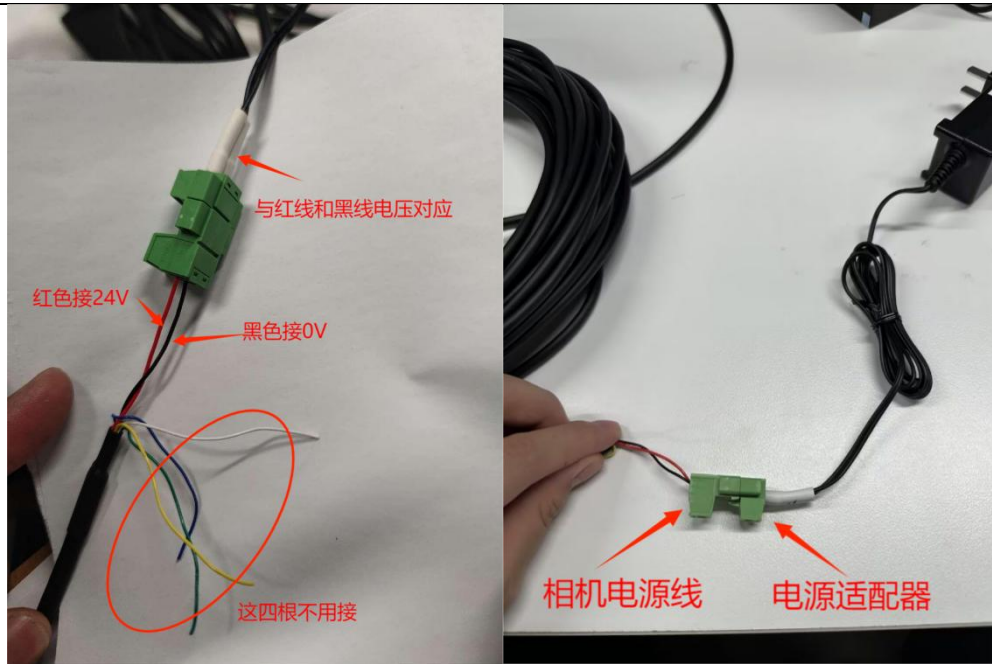
（注意：将网线接口的两个固定螺丝旋紧）

步骤2：将相机电源线（右）与工业相机进行连接。如图所示



步骤3：将电源适配器与相机电源线进行连接（电源适配器可以插在通用插排或者插口里），如图所示





步骤4：将光源延长线连接至光源，如图所示



步骤5：将光源延长线另一端与光源控制器进行连接（接CH1接口），如图所示



步骤6：将光源控制器与24V电源相连接（正极接+24V，负极接-24V即可）





### 3. 软件安装说明

#### 3.1. 自配主机推荐配置

CPU	Inter i5 1.6GHz（4 核）及以上
内存	8GB 及以上
存储设备	120G 硬盘及以上
网卡	2 × 10/100/1000 千兆网卡
USB	4 × USB3.0 4 × USB2.0
显示	同时支持 HDMI 或 VGA 两种接口
操作系统	正版 Windows10（64 位专业版）/正版 Windows7（64 位旗舰版）

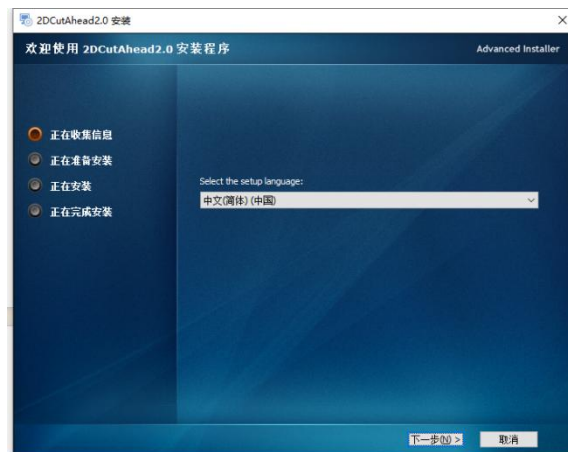
#### 3.2. 安装步骤

##### 3.2.1. 步骤一：安装切割软件

1) 右击软件安装包，选择以管理员身份运行。



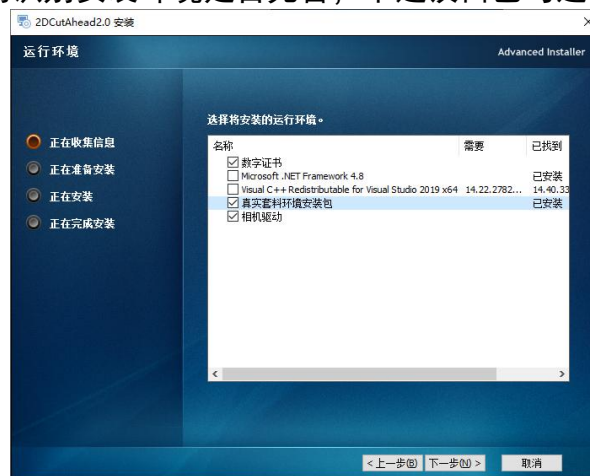
2) 按照提示点击下一步。



3) 按照提示点击下一步。



4) 安装环境，系统会自动识别安装环境是否完备，不建议自己勾选，直接点击下一步。



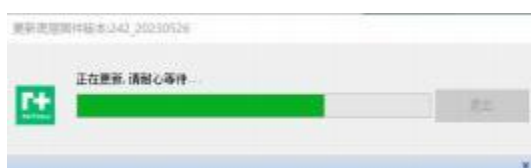
5) 若电脑没哟安装过深思以及相机驱动，此时会出现这两个软件的安装界面，跟随步骤完成安装即可




6) 选择安装路径，默认安装路径为 C:/HMI ，不建议更改，可直接点击下一步。



7) 软件安装完后完成。等待更新底层固件，此步骤费时较长，请耐心等待。



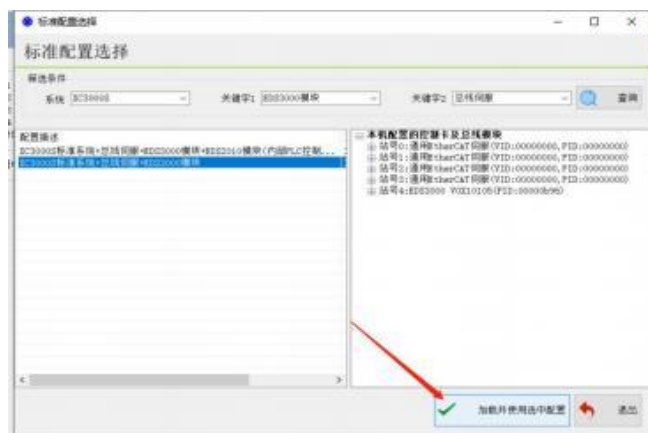
8) 固件更新完成进入配置工具界面之后，需要去运行Ipv脚本，否则会出现进入软件时闪退的情况，具体步骤如下：解压  `Ipv_sdk_2.16.3.0.zip`，然后在 `\Ipv_sdk_2.16.3.0\bin` 目录下，以管理员权限运行 `reg_run_as_admin` 即可。（在完成软件的安装以及运行完Ipv脚本之后，需要重启一次电脑之后再继续进行下面的步骤）

### 3.2.2. 步骤二：按照实际配置筛选

1) 系统：XC3000S；关键字 1：选择 EDS3000 模块；关键字 2：根据实际配置选择总线伺服或脉冲伺服。



2) 在配置描述中选中标准配置，之后点击加载并使用选中配置。



### 3.2.3. 步骤三：设置软件参数

根据机床的实际情况设置 XYZ 轴、螺距补偿、垂直度矫正、激光头、激光器、辅助气体、除尘阀、报警、按钮、交换台、润滑等参数，详见第五章“平台配置工具”。

### 3.2.4. 步骤四：保存并激活主控

1) 点击保存后，点击重启主控，激活配置更新主控模块配置信息。



2) 等待主控重启，之后点击“退出平台配置工具，启动 HMI”打开切割软件。



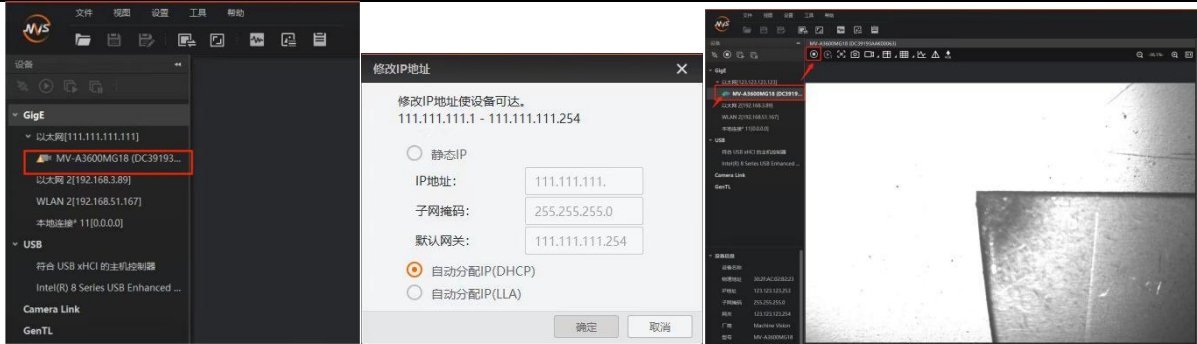
### 3.2.5. 步骤五：打开过程中需要注册，可通过手机微信小程序注册



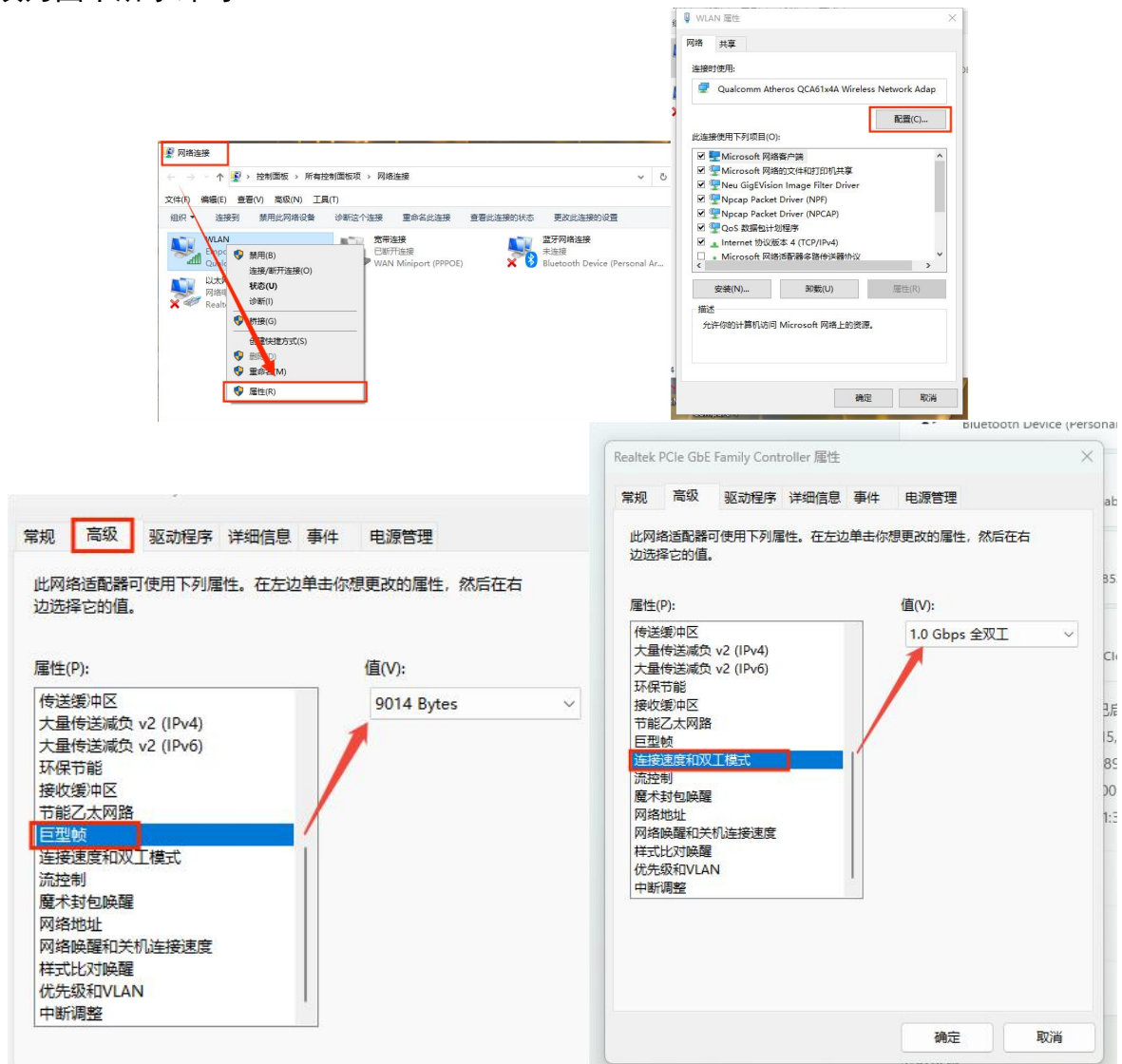
### 3.2.6. 步骤六：进行视觉调试



a、首先要设置相机的ip地址，打开MVS相机驱动，若相机ip地址不对，在相机图标的左下角会有一个黄色感叹号提示，双击图示相机选项，会弹出修改ip地址的弹窗，选择自动分配ip，然后点击确定等待软件自动修改即可（也可以手动更改静态ip）。在ip地址修改完成之后，黄色感叹号会变成绿色的√，此时双击相机选项，点击左上角的开始采集按钮，就可以看到相机画面，此时相机ip就修改成功了。



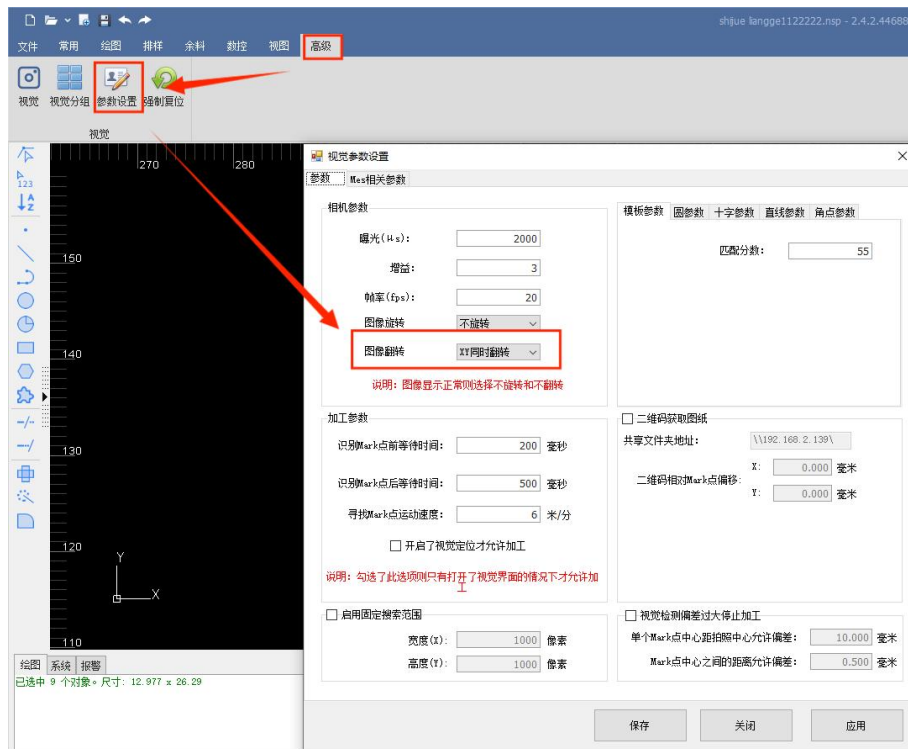
b、第二步要对视觉的网卡进行配置，打开网络适配器，选择与相机进行连接的网口，右键选择属性，之后点击配置按钮，选择高级界面，找到巨型帧和连接速度和双工模式，将它们的参数修改为图中所示即可。



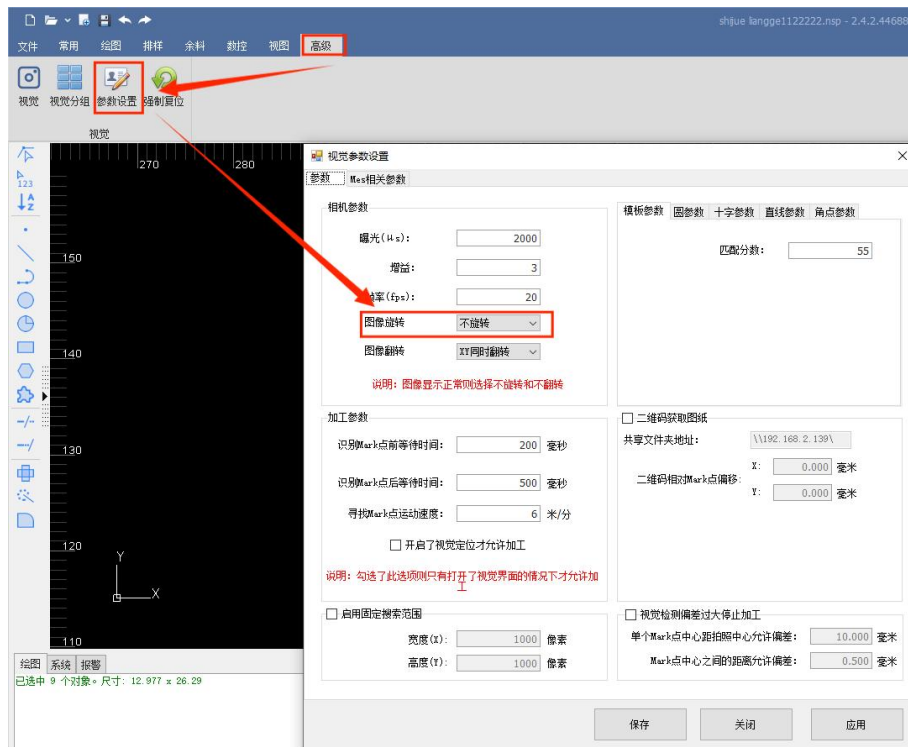
c、打开软件后，点击【高级】【视觉】，打开视觉界面，放置一个物体或板材在相机下方，调节相机镜头上方的光圈，对相机画面的亮度进行调整，是画面中能够看到放置的物体，之后调节相机镜头最下方的调焦环，对相机画面的清晰度进行调整，在相机画面清晰之后，移动相机，观察相机画面与实际切割头移动方向是否一致（正确的显示应该与手机摄像头拍摄时的画面移动一致）



d、如果向左移动切割头时，画面中的物体也是向左移动，就是X需要镜像，此时点击视觉参数设置按钮，在视觉参数设置界面中选择图像翻转，将图像翻转的选择选择为【X方向翻转】，Y轴同理。



e、如果移动X轴时，相机画面在上下移动，则需要在视觉参数设置界面中选择图像旋转，选择旋转90°或-90°。



f、在相机的镜像没有错误之后，需要对相机的曝光以及增益进行调整，使相机画面清晰，黑白分明，没有过多噪点。（增益建议范围3~5，不宜过大）

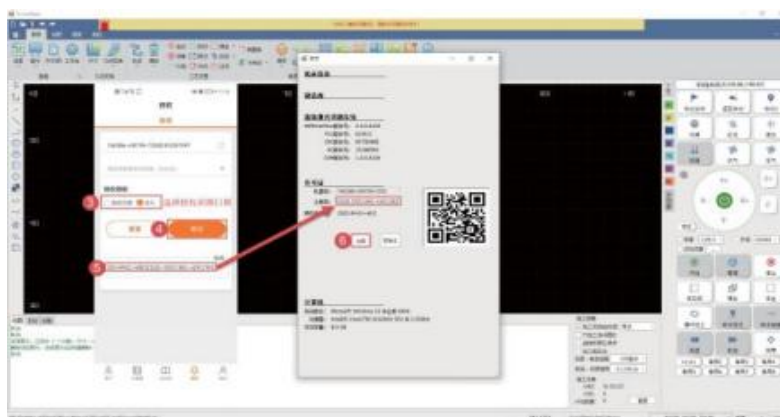
g、在相机调试完毕之后，就可以导入图形按照步骤进行视觉加工，具体操作步骤请看《XC3000Pro Vision 激光切割系统用户使用手册》。

### 3.3. 软件授权

- 1) 打开软件，点击软件页面右上角“问号图标”。
- 2) 打开微信小程序“激智云”，登录后，点击授权，再点击扫一扫图标，对准软件的二维码扫描，如下图所示：



- 3) 扫完后，会出现机器码与狗号，再选择“授权截止日期”。
- 4) 点击“解密”。
- 5) 将手机上出来的“注册码复制“到软件注册码框里面去。
- 6) 点击“注册”，可以看到软件上的授权有效期已发生变化，如下图所示：



## 4. 机床调试

调试机床需要进入平面配置工具，登陆密码为：4006701510，之后选择菜单栏的分类配置，会看到参数按钮，点击对应的参数按钮，会打开参数对话框可进行修改参数，更改完参数后确定，重启软件后更改的参数即生效。





#### 4.1. 按实际配置设置参数界面中的参数

##### 1) XY 轴机械参数及硬件配置

XY 轴机械参数：编码器脉冲数，螺距

XY 轴点位及轴口配置：XY 硬限位，XY 轴伺服轴口，XY 软限位



##### 2) XY 轴回原点参数

XY 轴回原点参数：回原点模式，回原点方向和类型，回原点速度，回退距离，回退后坐标设置



##### 3) Z 轴参数

伺服参数：电机方向，脉冲数，螺距，最大跟随误差，驱动器速度单位，速度环前馈系数 回原点参数：回原点方式，回原点类型和方向，回原点速度，回退距离，回退后坐标设置 轴点位及轴口配置：伺服轴口，正负硬限位，软限位，抱闸输出



#### 4) 激光头

激光头参数：切割头品牌，切割头型号，焦点控制模式，高度传感器类型，高度传感器端 口



#### 5) 激光器

激光器品牌及参数：激光器品牌，激光器功率，激光器频率



#### 6) 气体界面常用设置

气体压力控制：默认即可，如有特殊需求再更改

气体工艺控制：默认即可，如有特殊需求再更改

压力标准：默认即可，如有特殊需求再更改 气体控

## 7) 实体按钮

控制面板：开始信号逻辑，暂停信号逻辑，复位信号逻辑，急停报警逻辑



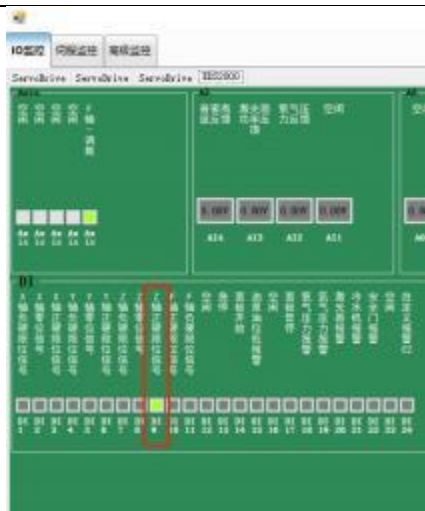
## 4.2. 测试各轴限位是否生效

注意：此步骤电机应全程处于不上使能状态！

1) 进入 HMI 软件界面，文件菜单-诊断工具-IO 监控



2) 触发限位开关，并观察监控界面对应的点位是否有变化



3) 依次验证急停、各轴限位与零位开关、开始暂停等面板按钮，直到确认每个输入均正常，方可进行下一步。

### 4.3. 机床回零并调整伺服增益

点击菜单栏中的数控，点击回原点，在跳出的弹窗中点击确定。



绘制一个 6mm 左右的圆，打开误差检测，之后在工艺中将切割速度调整为 30m/min 上下。然后选中图形点击空走。

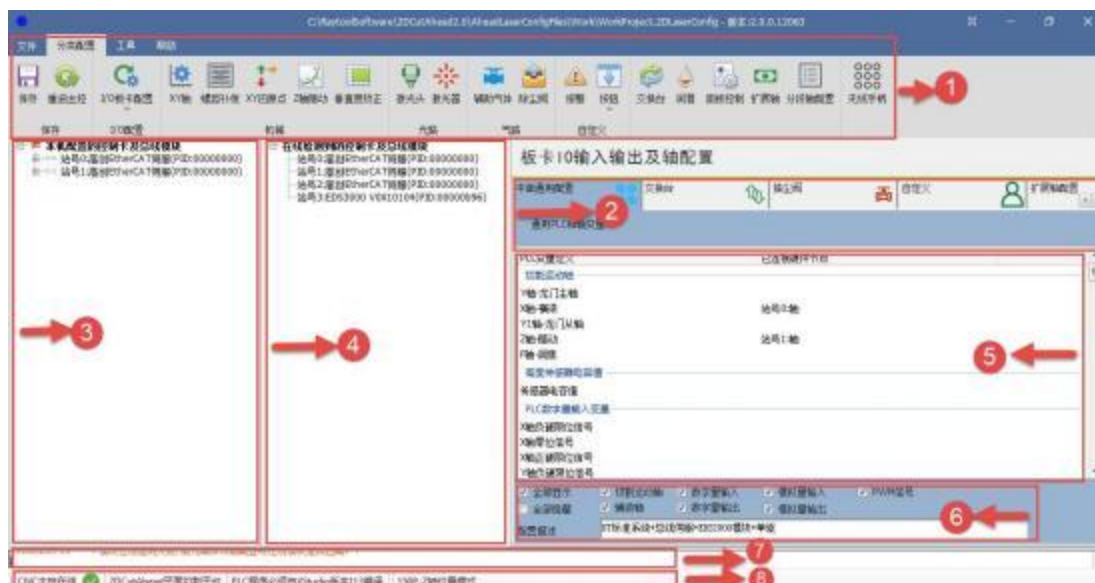


运动完成后，系统会将编码器反馈的位置在软件上画出来，使用测量可以看到伺服的误差。此误差可作为调整伺服参数的依据。

## 5. 平台配置工具

除安装外，进入配置工具需要输入密码，密码为：4006701510。

### 5.1. 界面简介



1：菜单栏区；2：PLC 变量分类区；3：当前配置区域；4：在线模块区域；5：PLC 变量区域；6：PLC 变量栓选区；7：日志区；8：状态区

#### 5.1.1. 菜单栏区

包括：文件菜单、分类配置、工具、帮助

##### · 文件菜单



：用于保存当前配置文件。



：激活当前配置从内核模块中读取配置，并导入到当前配置区域激活当前配置。

##### · 分类配置



：用于保存当前配置文件。



：激活当前配置从内核模块中读取配置，并导入到当前配置区域激活当前配置。



：检查已连接的模块与配置区域的模块是否一致。



：导入系统预设的标准配置文件。



：可查看激活的历史记录，并可选中历史记录加载到当前配置区域。

#### ◆ XY 轴机械参数及硬件配置

XY 轴机械参数及硬件配置, 根据实际机床的轴参数来填写, 详见 7.4.1 章节, 参数位置如下图所示:



#### ◆ 螺距补偿

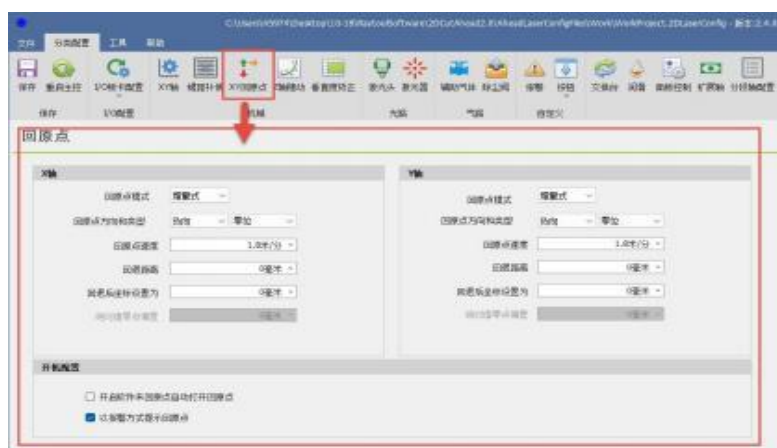
螺距补偿（干涉仪出来的参数导入，根据实际情况进行误差取反。导入文件格式 rti , pos, lin），详见 7.4.2 章节, 参数位置如下图所示：





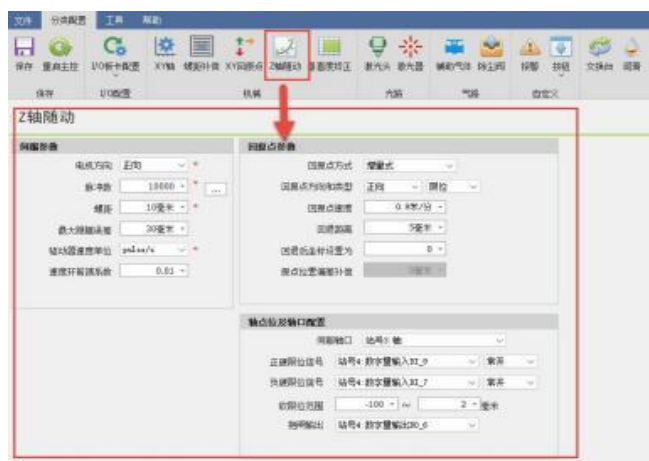
### ◆ XY 回原点

回原点参数，详见 7.4.3 章节，参数位置如下图所示：



### ◆ Z 轴随动

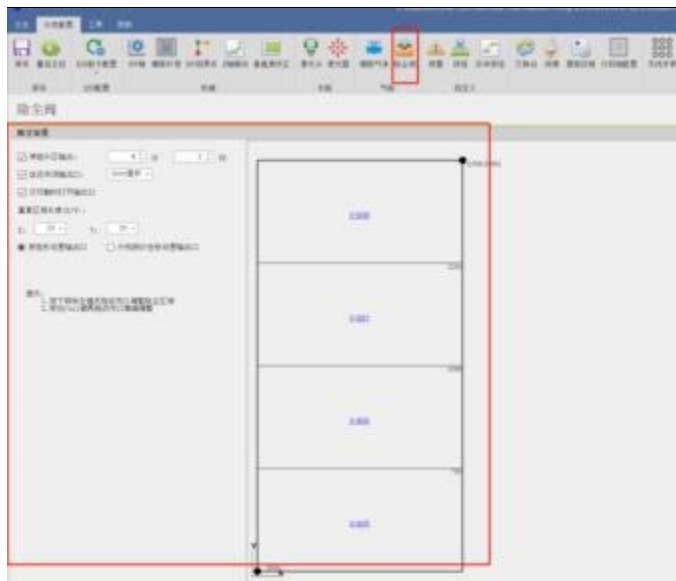
Z 轴随动参数，详见 7.4.4 章节，参数位置如下图所示：





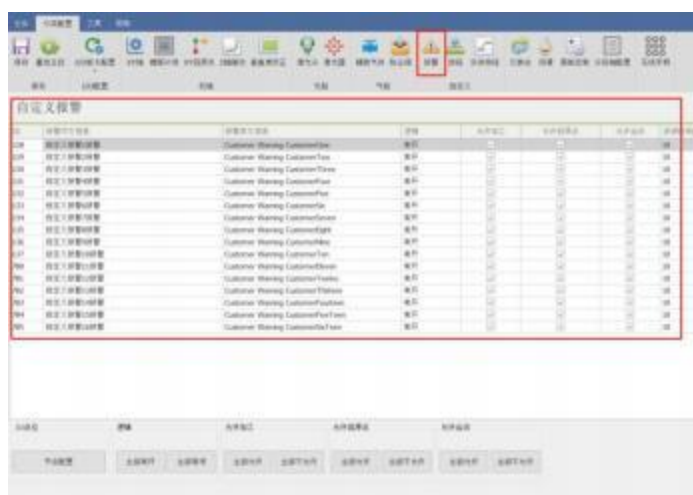






### ◆ 自定义报警

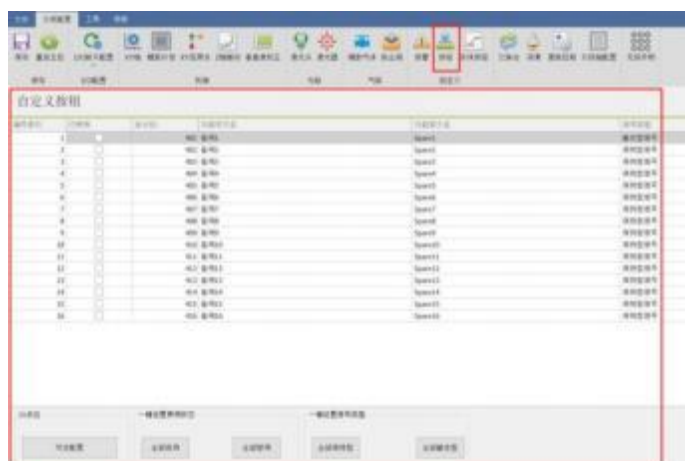
1-16 个自定义报警设置，详见 7.4.10 章节，参数位置如下图所示：



### ◆ 按钮

按钮分自定义按钮与实体按钮。

自定义按钮，详见 7.4.11 章节，参数位置如下图所示：

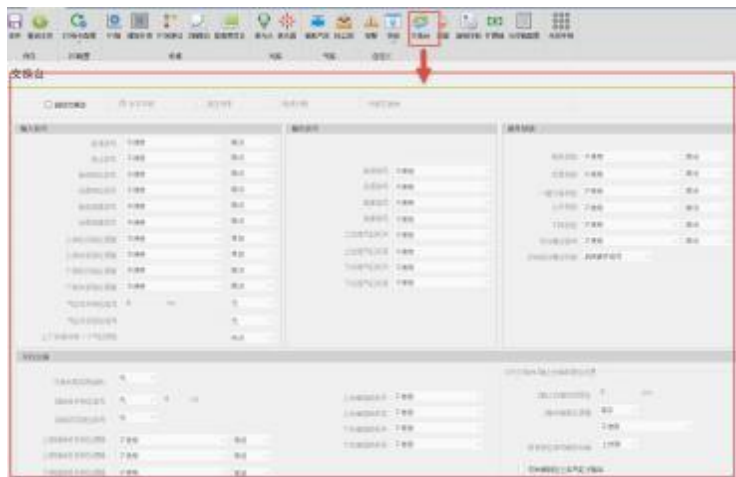


实体按钮，详见 7.4.12 章节，参数位置如下图所示：



## ◆ 交换台

交换台参数，详见 7.4.13 章节，参数位置如下图所示：



## ◆ 润滑

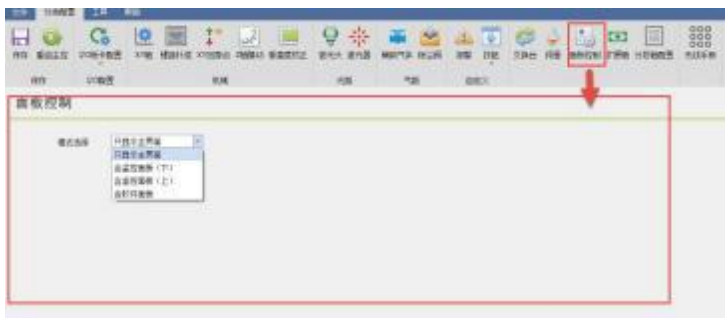
润滑参数，详见 7.4.14 章节，参数位置如下图所示：



## ◆ 面板控制

根据显示屏选择软件界面显示方式，步骤如下：

1. 面板控制界面选择监视面板的位置：



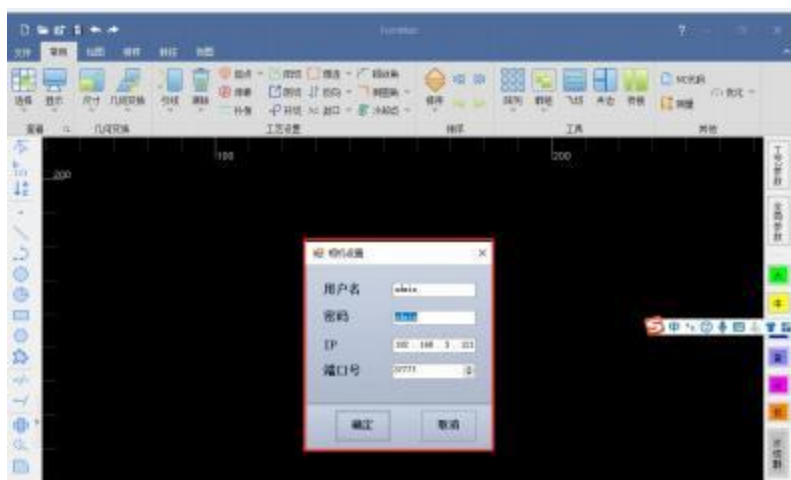
2. 设置主界面的高度、相机个数、相机品牌、显示监控面板：



3. 打开软件右击监控面板空白位置：



4. 设置相机的用户名、密码、IP 、端口号：



### ◆ 分段轴配置

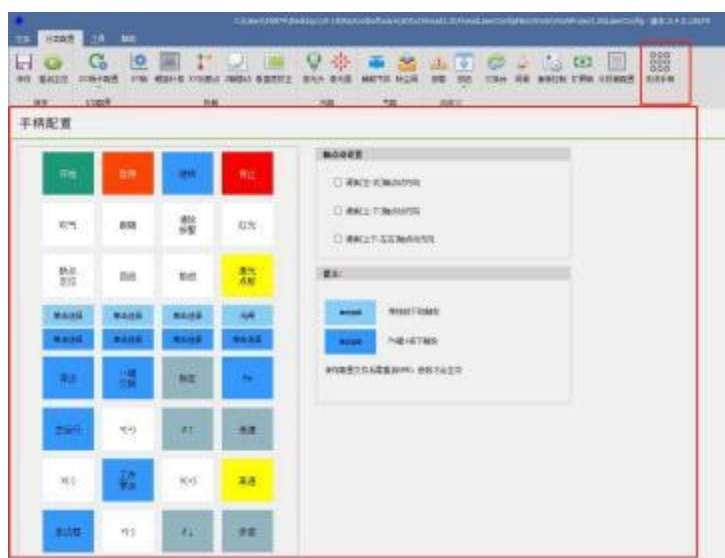
可配置 C，V，B 三个分段轴参数的机械参数及硬件配置，详见 7.4.15 章节，参数位置如下图所示：



### ◆ 手柄配置

可配置无线手柄中的 K1~K4、Fn+K1~K4 共 8 种按键的功能，也可调换上下左右轴电动方向，如下图所示





## I 工具



**更新固件**：更新固件，对主控模块固件做更新，更新后会覆盖原有程序与配置信息，需要重新激活配置。



**固件授权**：固件授权，对内核主控授权，如未授权，联系我司售后人员。



**高级选项**：高级选项，详见 7.4.16 章节

语言：中文简体、中文繁体、英文三种可选。

高级选项：勾选项请勿更改，如需更改，可与我司售后人员联系。



**整机备份**：整机备份

将机床配置参数，工艺参数，系统参数进行备份。



：整机还原

将机床配置参数，工艺参数，系统参数进行还原。 | 帮助



版权声明及提示。

：信息

可设置机床名称、机床型号、机床编号、机床出厂日期。

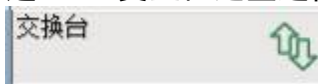
### 5.1.2. PLC变量分类区

选择不同标签页，PLC 变量区域显示的变量会跟随改变 包括：平面通用配置、交换台、抽尘阀、自定义

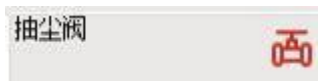


：平面通用配置，此标签页包含：切割运动轴、高度传感器

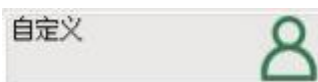
电容值、限位信号、按钮输入、氮氧压力报警、开始暂停急停复位按钮等 PLC 变量，可通过 PLC 变量栓选区进行栓选。



：交换台，此标签页包含了所有与交换台有关的变量。



：抽尘阀，此标签页包含 32 路除尘分区变量。



自定义：自定义，此标签页包含了自定义报警、用户自定义 I/O 输入

用户自定义 I 输出，每种各 16 路，共 48 路变量。

其中，自定义报警可在 HMI 中设置报警名称及常开常闭；用户自定义 I/O 输出可在 HMI 自定义输出点为保持型或是触发型。



扩展轴配置：扩展轴配置，此标签页包含了 PLC 定义变量 I/O 输入 10 路正限位和

10 路负限位以及 10 个扩展轴。

### 5.1.3. 当前配置区域

可在此区域查看当前配置文件的点位连接定义及连接顺序。也可添加、插入、更改或删除 从站及点位链接信息；具体操作可参考 5.3 章节内容。

### 5.1.4. 在线模块区域

此区域只有在当前配置区域的配置与实际的配置不同时才会出现，此时模块在线检测按钮 也会有红色闪烁提示。

### 5.1.5. PLC变量区域

PLC 变量区域列出了所有的 PLC 变量，及点位链接信息。

### 5.1.6. PLC变量栓选区

可根据变量类型栓选变量，更快的找到需要的 PLC 变量。

### 5.1.7. 日志区

日志区会显示与主控的连接状态、激活是否成功等重要的信息。

### 5.1.8. 状态区

状态区显示了 CNC 主控是否离线、配置平台是管切还是平面、XStudio 编译的版本号、是否支持 CCD 引脚等信息。

## 5.2. 配置与更改点位

### 5.2.1. 对从站操作

添加：

1) 右击-添加 EtherCAT 节点 - 选择需要添加的从站。

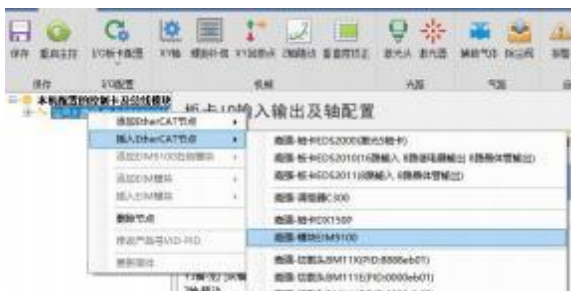


### 2) 添加完成



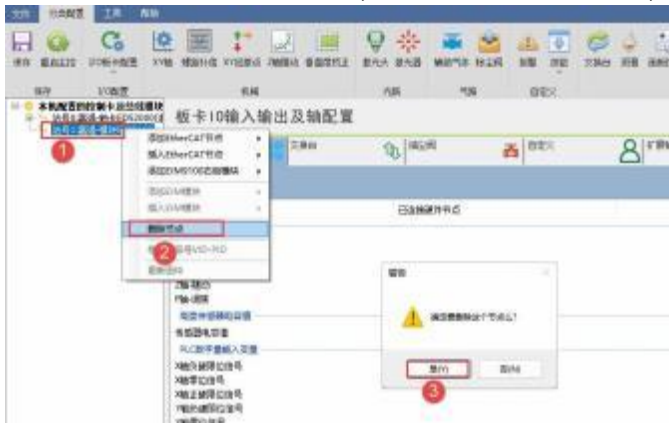
### 插入

1) 选中插入的位置，右击-插入 EtherCAT 节点-选择需要插入的从站。



删除

1) 选择需要删除的从站，右击 - 删除节点，在弹出的对话框中选择是



### 5.2.2. 更改从站连接顺序

方法一：用上述的添加、插入、删除，重复使用即可完成更改从站连接顺序的操作。

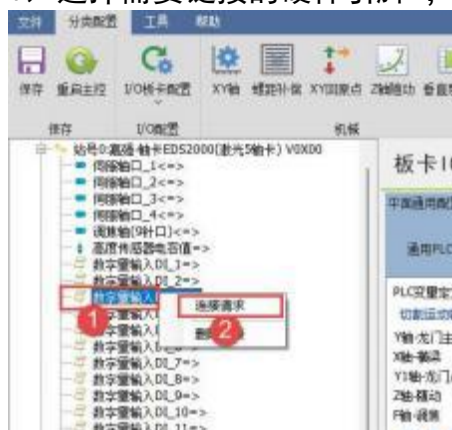
方法二：选中需要移动的从站，按住鼠标不放并拖动至想要移动的位置，释放鼠标左键即可实现。

注意：从站从上到下的顺序即是实际网线串联从站的实际顺序，位置必须一一对应，否则会出现从站无法进入 OP 状态，导致软件无法操作！！！！

### 5.2.3. 对从站点位链接操作

添加链接:

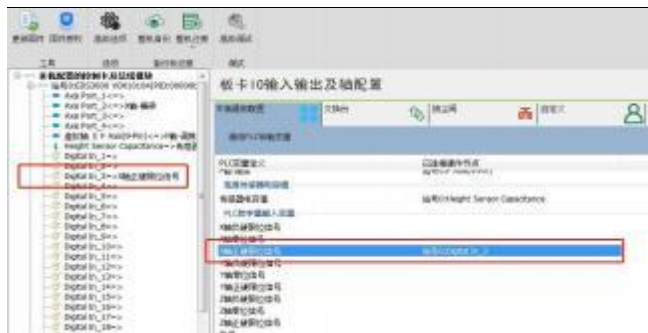
1) 选择需要链接的硬件引脚，右击-连接请求。



2) 在 PLC 变量区域选择需要链接的 PLC 变量，右击-确认连接。



3) 链接完成，当前配置区域与 PLC 变量区域均有点位链接信息。

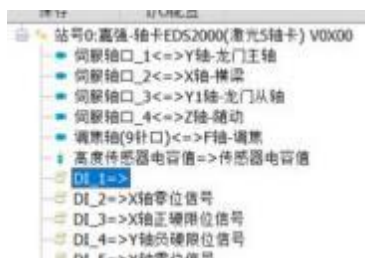


删除链接：方法一：

1) 在当前配置区域中选中需要删除链接的引脚，右击-删除连接。



2) 删除完成



方法二：

1) 在 PLC 变量区域中选中需要删除链接的变量，右击-删除连接。



2) 删除完成



更改链接：先删除原有链接，之后重新添加链接即可。



### 5.3. 实例演示

为了让客户熟悉整体的使用流程，本节将以以下需求为例进行两个示例的演示： 示例一：

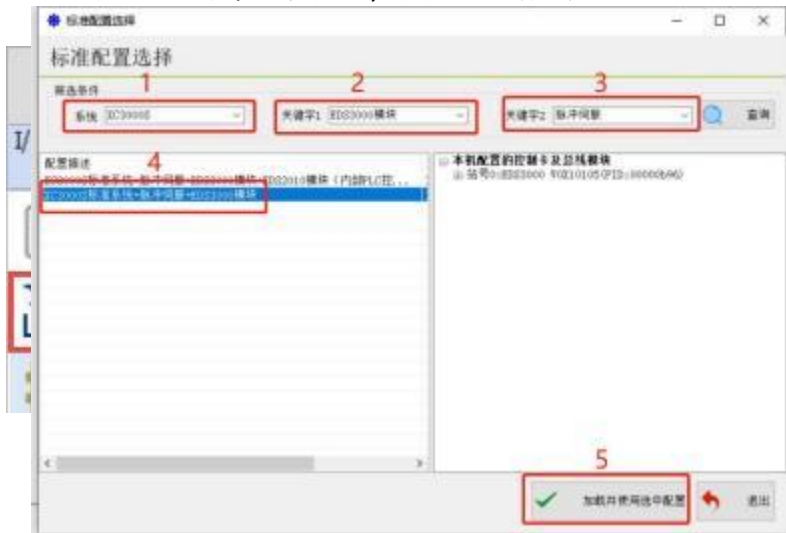
需求： 1、导入 XC3000Pro Vision 标准配置，机床配置如下：

脉冲伺服 4 个，分别用于 Y, X, Y1, Z 轴，一张 EDS3000 板卡，使用标准配置中的点位使用此配置。

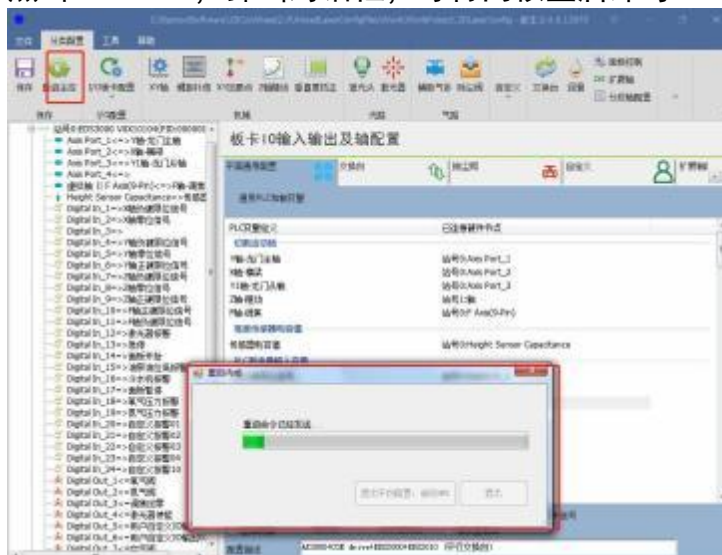
流程：

打开配置工具并输入密码：4006701510

点击导入标准配置按钮，在弹出的框中选择 XC3000S，EDS3000模块，脉冲伺服。之后选中配置描述中的唯一文件，点击加载并使用配置。



点击，弹出对话框，等待内核重启即可。



示例二需求：

1、现有机床配置如下：

松下伺服电机 4 个，分别用于 Y, X, Y1, Z 轴，一张 EDS3000 板卡，需要按标准点位连接所有的限位信号，网线连接顺序为 Y, X, Y1, Z, EDS3000 板卡，删除当前配置区的节点并新建配置，备份新建配置以便导入到其他配置一样的复制机中。

流程：

1) 打开配置工具并输入密码：4006701510

通过 4.2.1 小节内容操作删除之前配置节点在空白配置中添加 4 个松下伺服与一个 EDS3000 板卡，并依照实际网线连接顺序调整好位置。





2) 将第一个伺服（站号 0）点开，连接为 Y 轴；第二个伺服（站号 1）点开连接 X 轴；第三个伺服（站号 2）点开，连接为 Y1 轴；第四个伺服（站号 3）点开，连接为 Z 轴。

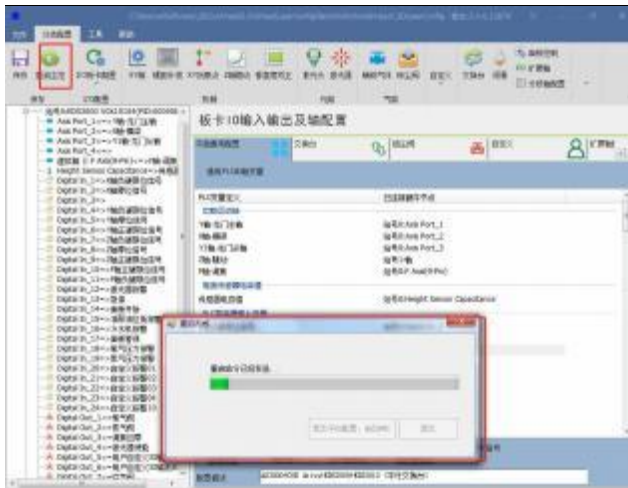


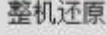
3) 点开 EDS3000，按照实际接线连接所有的限位信号。



配置确定好了，点击保存，再点击工具分页下的 ，备份当前配置，后续复制机型可直

接导入这个备份文件。点击 ，弹出对话框点击确定，等待内核重启即可。

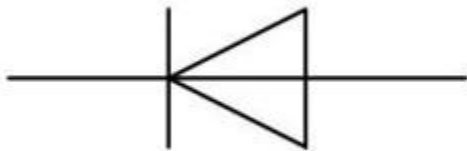


到另外一台相同配置的机床，可直接点击，打开之前保存的备份文件，可实现快速复制机床配置，加快装机调试效率。

## 6. 注意事项及异常处理

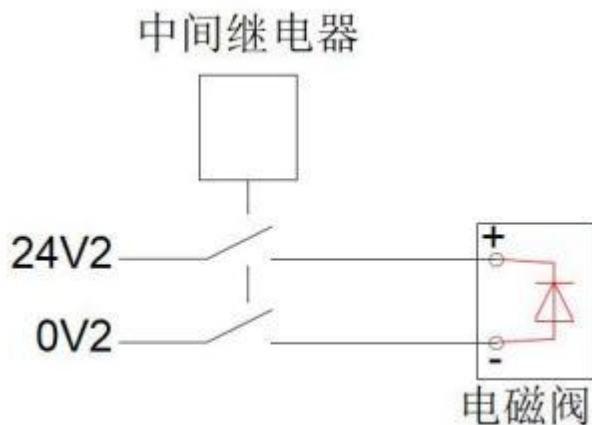
### 6.1. 电气及调试注意事项

#### 6.1.1. 电磁阀必须并连续流二极管



二极管具有单向导电性能，即给二极管阳极和阴极加上正向电压时，二极管导通。当给阳极和阴极加上反向电压时，二极管截止。二极管的导通和截止，则相当于开关的接通与断开。我司配备的二极管为 MIC 6A10。

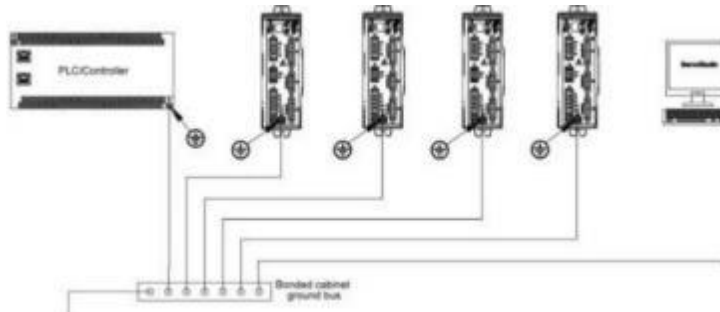
下面为接线图示及实物图



注意：接二极管时需要注意二极管的阴阳极，直流电源 24V 接二极管阴极，直流电源 0V 接二极管阳极；若接反会导致短路。

### 6.1.2. 电源接线规范

- 1、供电要求电气安装规范，强弱电分离。
- 2、24 电源与干扰比较大的负载（如伺服、电磁阀）与控制器分开供电。



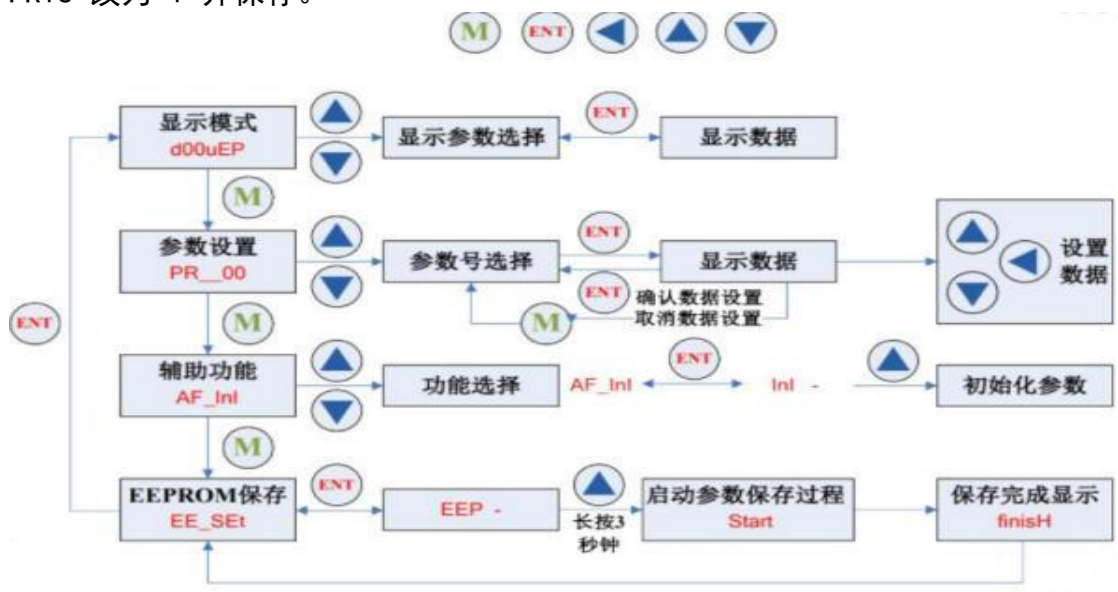
- 3、伺服接地推荐使用星型连接，正确的连接方式可以保证设备的稳定运行。

## 6.2. F轴异常处理办法

使用轴控模式控制 F 轴，如果 F 轴伺服没有任何报警，但是 F 轴控制异常，请按以下步骤排查。

### 6.2.1. 控制BM9切割异常处理办法

如果出现伺服没有任何报警，但是软件有 F 轴驱动器报警的情况，按下图步骤将驱动器参数 PR16 改为 1 并保存。



### 6.2.2. BM111安川调焦驱动器

如出现驱动器可以上使能，但无法控制电机运动，需将驱动器参数 Pn000 改为 0011

## 6.3. 常见问题

### 6.3.1. 系统进不了主机

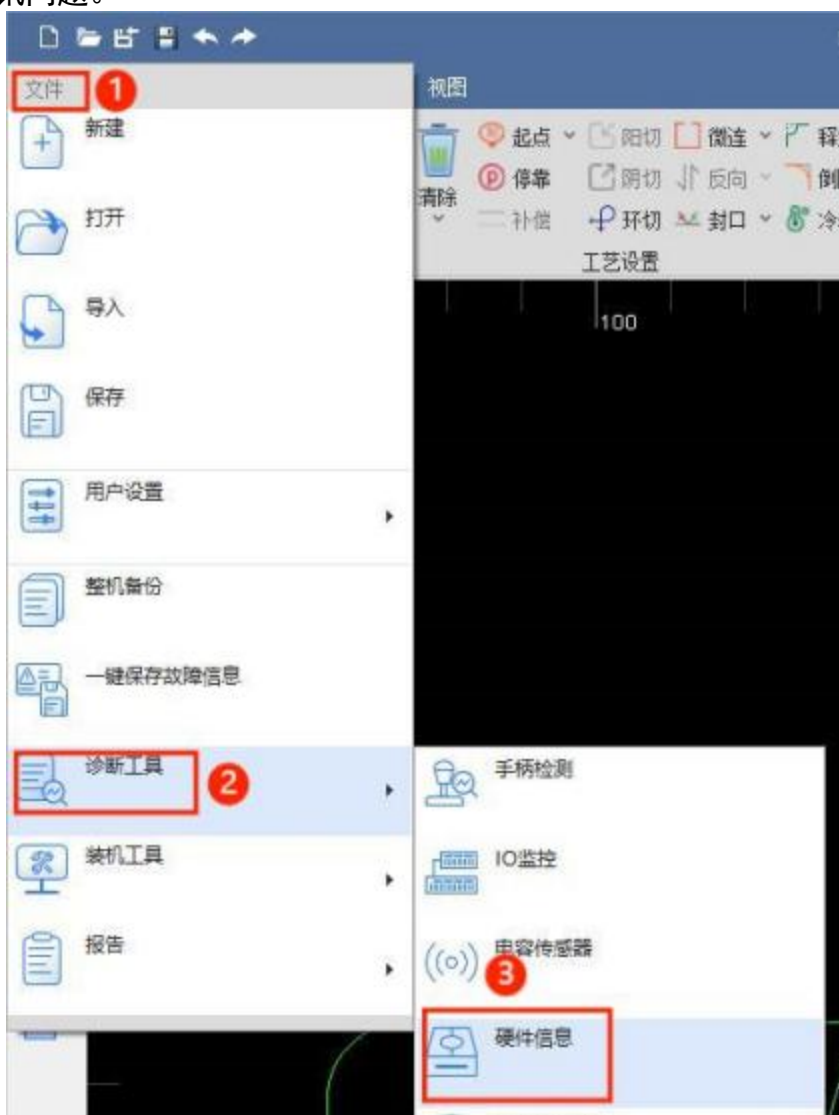
1. 确认主机与显示器 220V 电源是否正常，用万用表测量主机输入电源。标配主机电源为 DC12V
2. 重启主机看是否可以正常进入主机界面
3. 系统异常问题，导致的程序崩溃。系统自带一键还原系统，进入开机页面一键（OneKEY）还原

### 6.3.2. 进入系统但是显示从站未连接或未进入OP状态

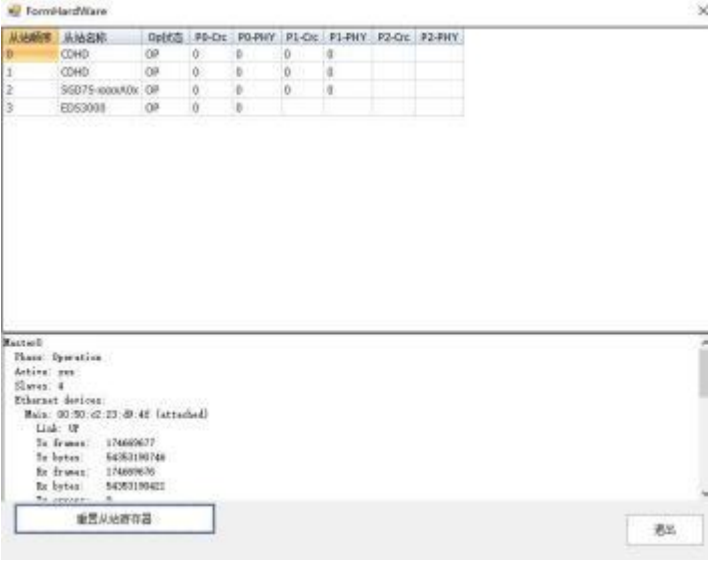
1. 检查网线顺序是否按照要求连接，连接顺序参考（1.2 章节系统连接示意图）的方式连接。
2. 检查网线及板卡接触是否不良。

### 6.3.3. 软件界面查看从站通讯状态

如遇到通讯中断的问题，检查的步骤如下：在主界面左边的按钮上找到“硬件”的按钮，点击进入即可看到通讯问题。







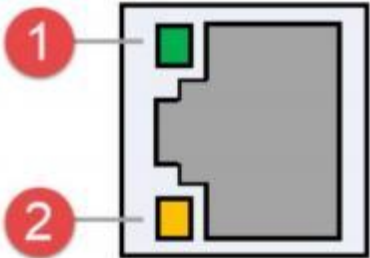
若 OP 状态一列显示的不是 OP，则通讯没有连上；若 P0-Crc或者 P0-PHY 任意一列有 不为零的值，表示该从站受到干扰，若该值很大，表示通讯断过，要找到相应的从站看是否是接线走线问题，或者是硬件或者是网线的问题。

注：所有的网线，编码器线与 放大器上的传感器线都不能与动力线绑在一起

如伺服与伺服之间是通过网线连接，检测到伺服之间通讯中断，检查伺服与伺服之间的网 线是否连接好，网线水晶头与伺服的连接是否连接好，是否松动。

接线注意事项：

- 1.) 保证现场的电控柜是接地良好的。电阻在 10 欧以内，越小越好（最好可以安装独 立地桩，只供激光切割机使用）
- 2.) 弱电缆与强电缆需要分开走线，不要相互缠绕 网线连接显示指示



EtherCAT 接口/以太网 接口

EtherCAT 接口 连接状态说明					
	标签	描述	LED 颜色	状态	描述
	1 : Speed	EtherCAT 总线连接速度	绿色	熄灭	10Mbps连接
				常亮	100Mbps连接
			橙色	常亮	1000Mbps连接

EtherCAT	2: LINK	EtherCAT 总线链路状态	黄色	熄灭	无连接
				闪烁	数据通讯中
				常亮	已连接

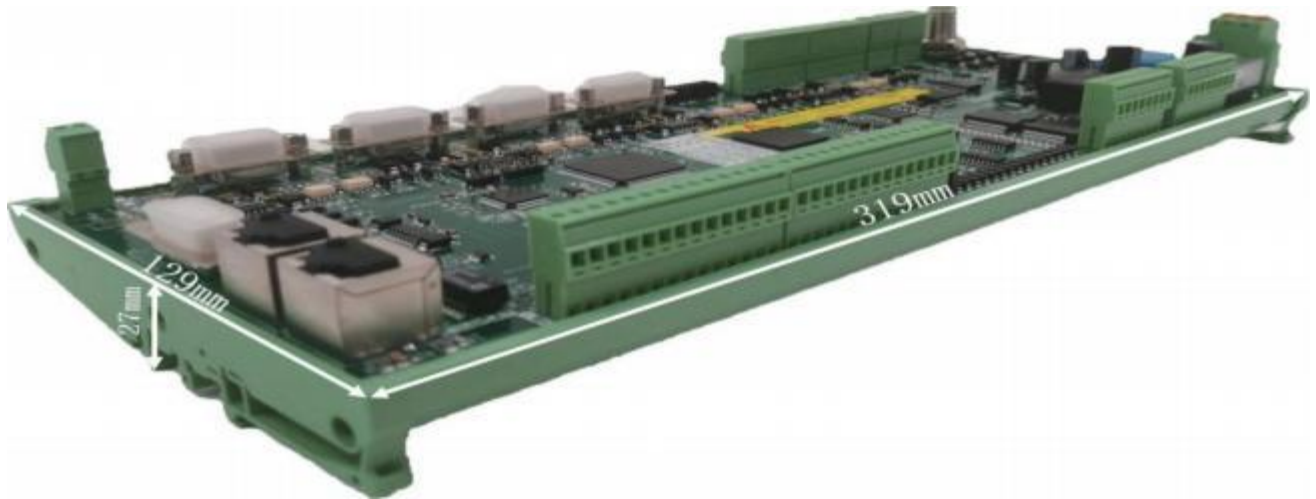
以太网接口连接状态说明					
	标签	描述	LED 颜色	状态	描述
以太网	1 : Speed	以太网通讯连接速度	绿色	熄灭	10Mbps连接
				常亮	100Mbps连接
			橙色	常亮	1000Mbps连接
	2: LINK	以太网通讯链路状态	黄色	熄灭	无连接
				闪烁	数据通讯中
				常亮	已连接

## 7. 附录

### 7.1. 选配EDS2000

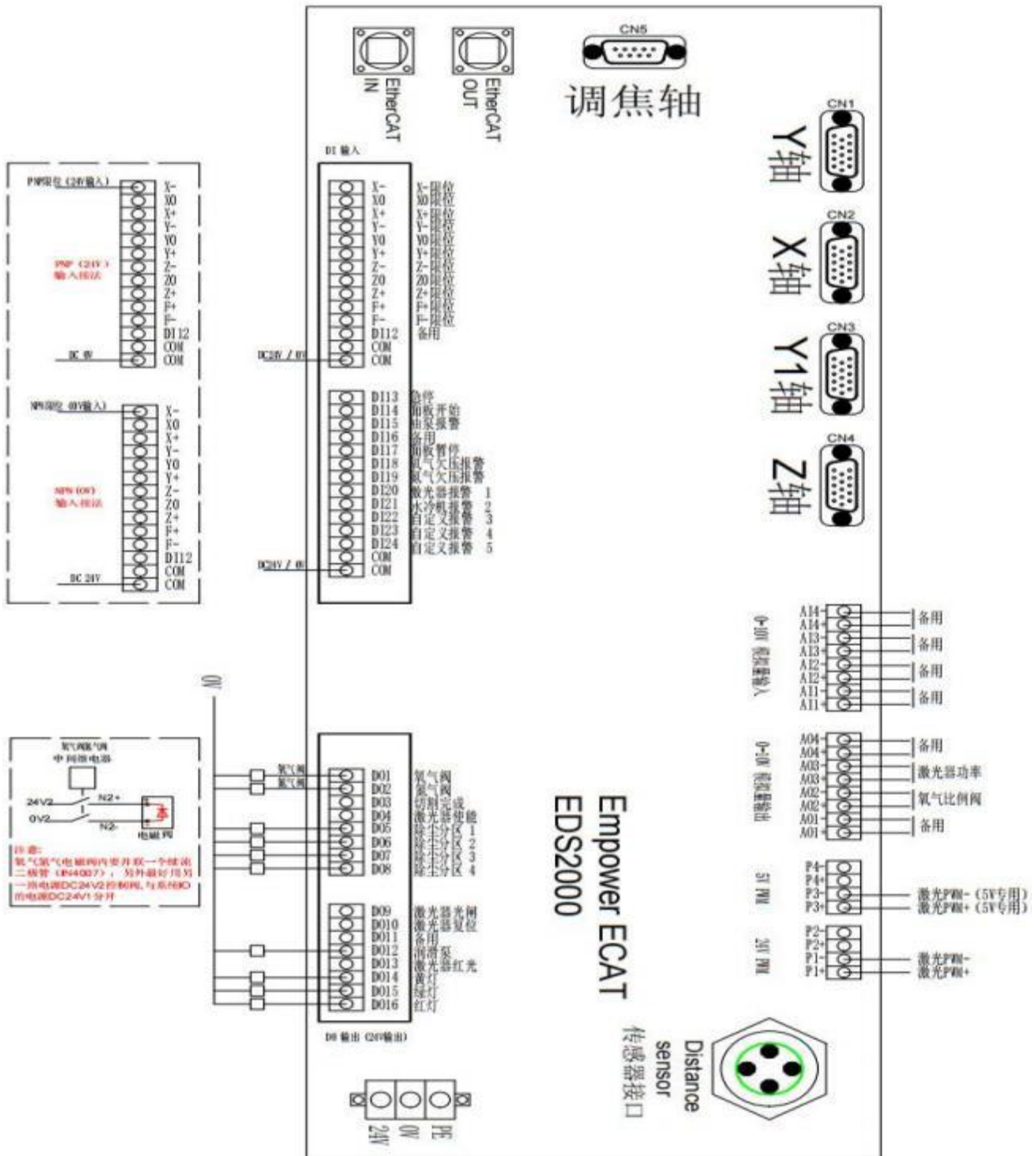
XC3000Pro Vision 适配 EDS2000 板卡，在不使用 EDS3000 时可选择 EDS2000

#### 7.1.1. EDS2000I/O板卡

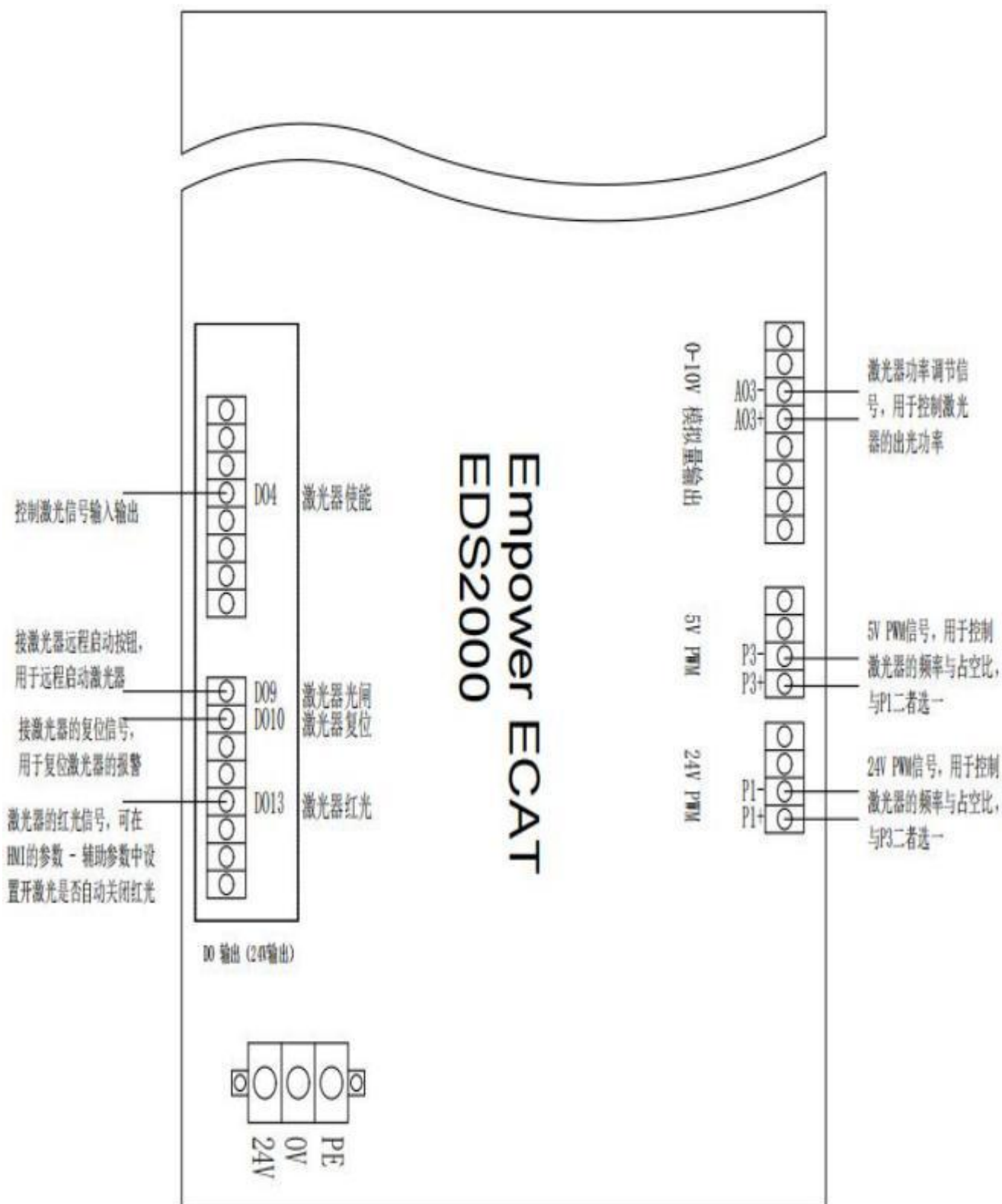


EDS2000 是基于 EtherCAT 总线的从站接口板，包含丰富的 I/O、运动控制、激光随动接口和资源，特别适用于激光行业的信号采集与运动控制场合。

### 7.1.2. EDS2000接线图

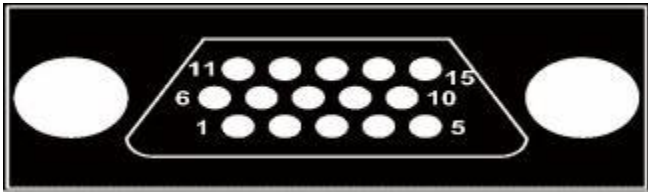


## 7.1.3. EDS2000激光器点位图



7.1.4. EDS2000伺服驱动器接口

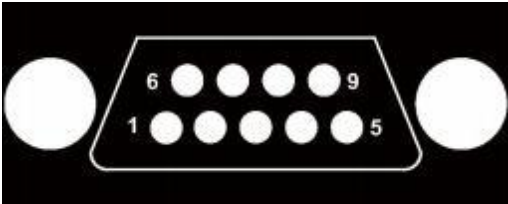
1) 通用轴（X、Y、Y1、Z 轴）接口板卡上的 4 个伺服控制接口为三排 DB15（孔）插座，如下图所示



引脚定义如下：

伺服接口信号说明					
脚号	信号名	功能	脚号	信号名	功能
1	A+	A 相编码器脉冲输入 +	13	XD+	轴旋转方向切换输出 +
2	A-	A 相编码器脉冲输入 -	14	XD-	轴旋转方向切换输出 -
3	B+	B 相编码器脉冲输入 +	8	ALM	伺服警报输入
4	B-	B 相编码器脉冲输入 -	9	SON	伺服使能输出
5	Z+	Z 相编码器脉冲输入 +	10	CLR	轴清除输出
7	Z-	Z 相编码器脉冲输入 -	6	P24V	24V 电源
11	XP+	轴速度控制输出 +	15	PGND	电源地
12	XP-	轴速度控制输出 -			

2) 调焦轴（F 轴）接口板卡上的 1 个 F 轴控制接口为二排 DB9（孔）插座，如下图所示：





引脚定义如下：

F 轴接口信号说明					
脚号	信号名	功能	脚号	信号名	功能
1	CLR	轴清除输出	6	SON	伺服使能输出
2	ALM	伺服警报输入	7	PP	轴速度控制输出+
3	NP	轴速度控制输出 -	8	ND	轴旋转方向切换输出-
4	PD	轴旋转方向切换输出 +	9	PGND	电源地
5	P24V	24V 电源			

注：EDS2000 板卡 SON 和 ALM 信号为低电平有效（0V 输出有效和 0V 输入有效）。

### 3) 伺服驱动器控制信号接线图

连接伺服驱动器时应注意以下事项：

EDS2000 采用的是脉冲+方向信号控制伺服驱动器，必须确认驱动器支持这种模式。

确定所选择的伺服驱动器使能信号（SON）的类型是否为低电平有效（与 24V 电源地导通 时为 ON）。

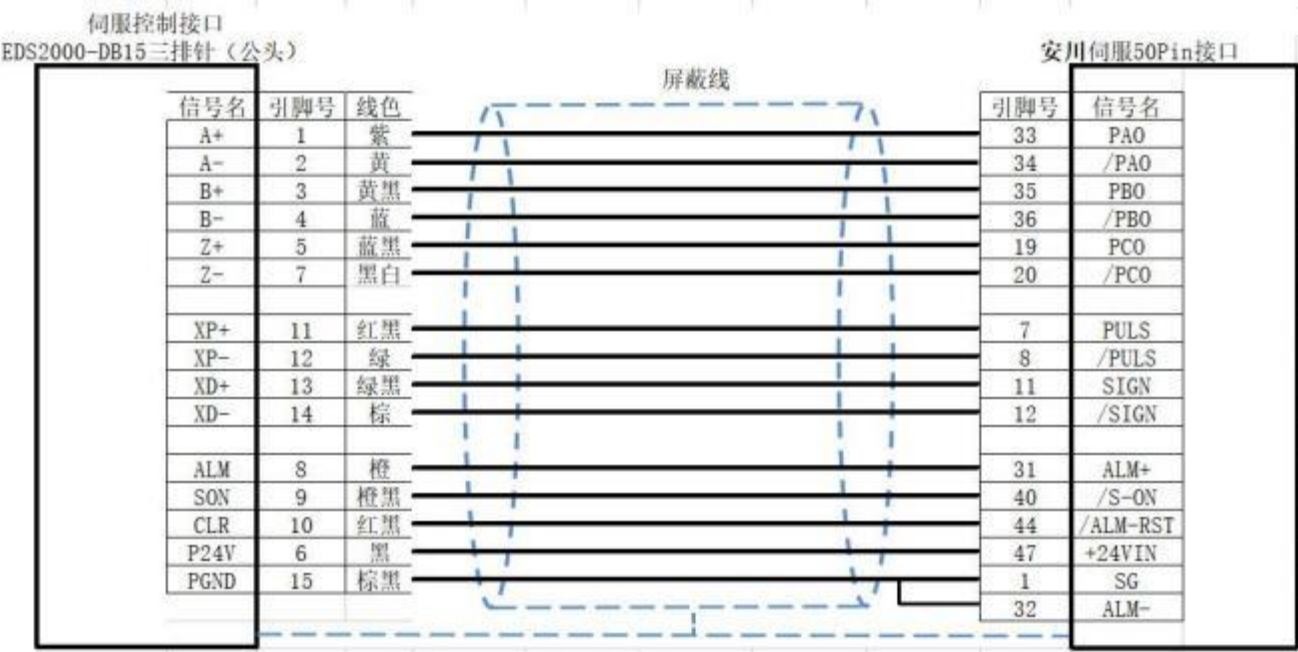
确定所选择的伺服驱动器报警信号（ALM）的类型是否为低电平有效（与 24V 电源地导通 时为 ON）。

确定伺服驱动器参数设定正确，若伺服不能运转，参数应设定为不使用“正反转输入禁止”。F 轴伺服接口为开环控制接口，不支持编码器信号输入。

与安川、禾川、松下、台达 B 系列、台达 A2 系列以及富士等伺服驱动器的接线看以下接线图，若有疑问请咨询我司技术人员。

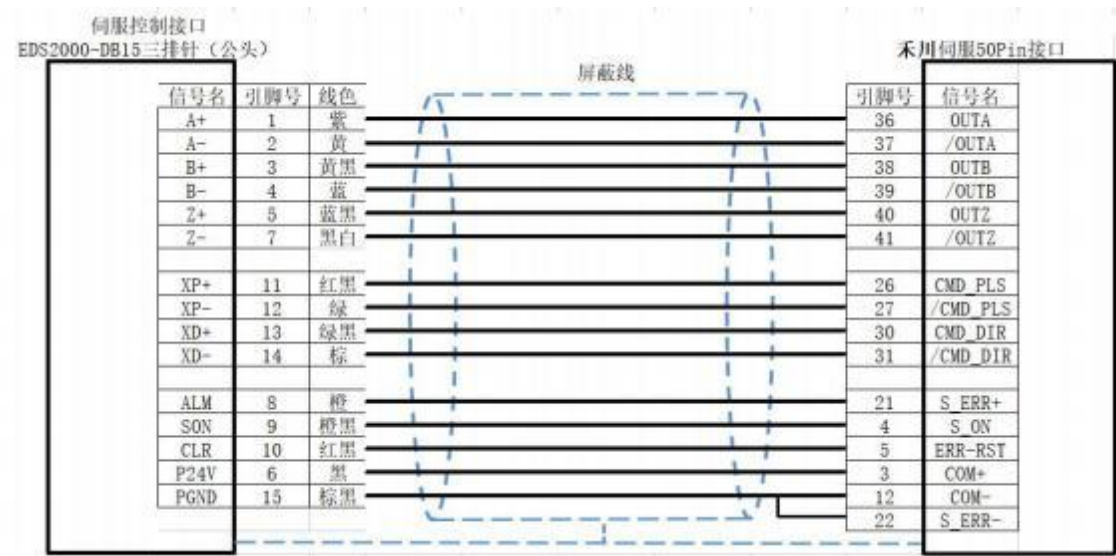
7.1.5. EDS2000伺服接线图

安川 E-7 系列 AC 伺服驱动器接线图



安川伺服基本设置参数		
参数类型	推荐值	设定范围
Pn000	0.0.1.0	0.0.x.0(0 速度； 1 位置)0.0.0.X(0 正转； 1 反转 )
Pn000	0.1.0.1	0.X.0.0(0 三相电； 1 单相电)； 0.0.0.X(0 显示设定， 1 显示 所有参数)
Pn200	0.0.0.0	0.0.0.X(0 脉冲 + 方向正逻辑， 5 脉冲 + 方向负逻辑)。 X.0.0.0(线性 1M)
Pn50A	8100	正转禁止取消
Pn50B	6548	反转禁止取消

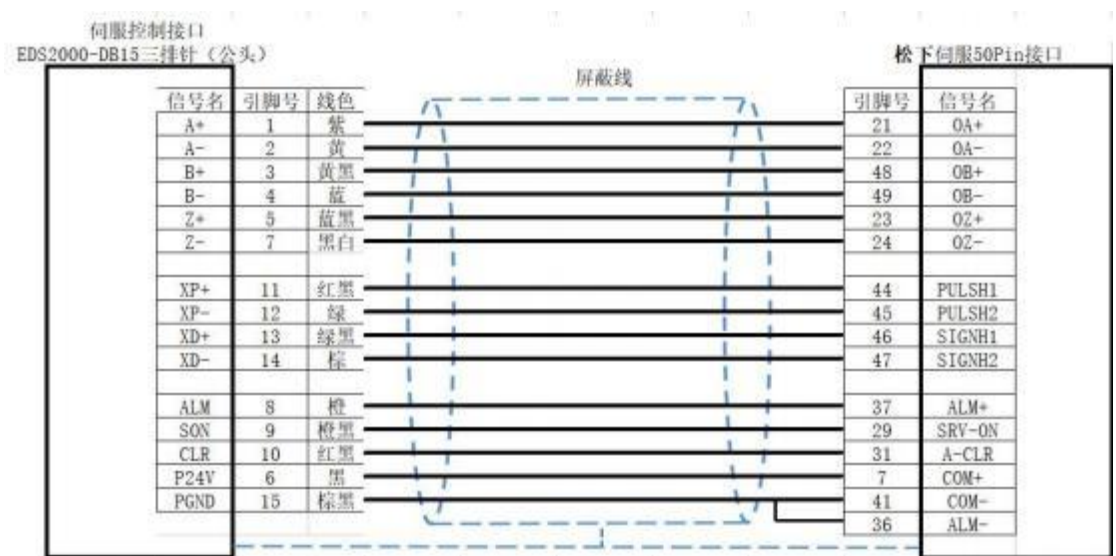
禾川伺服驱动器接线图



禾川伺服基本设置参数

参数类型	推荐值	设定范围
P00-01	0	0 位置模式； 1 速度模式； 7 总线模式
P00-07	0	0：脉冲+方向正逻辑； 1 脉冲——方向负逻辑
P00-16	1	0：正向； 1：反向

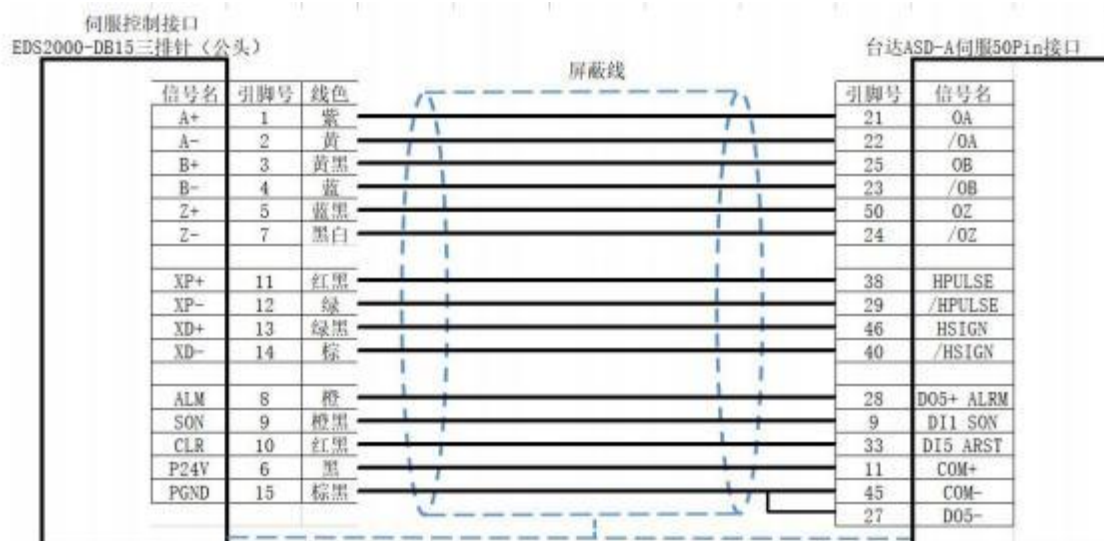
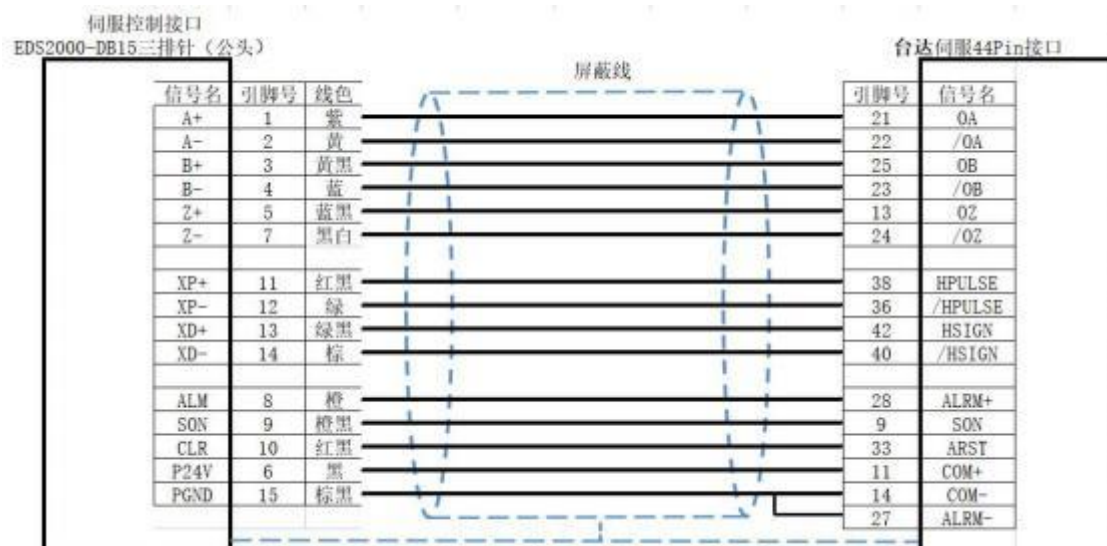
松下 MINAS A6 AC 伺服驱动器接线图



松下伺服系列基本设置参数

参数类型	推荐值	设定范围
Pr001	0	0:位置控制, 1:速度控制
Pr007	3	3: 脉冲加方向
Pr005	1	1: 高速脉冲 3mpa;0:低速脉冲 500kpps

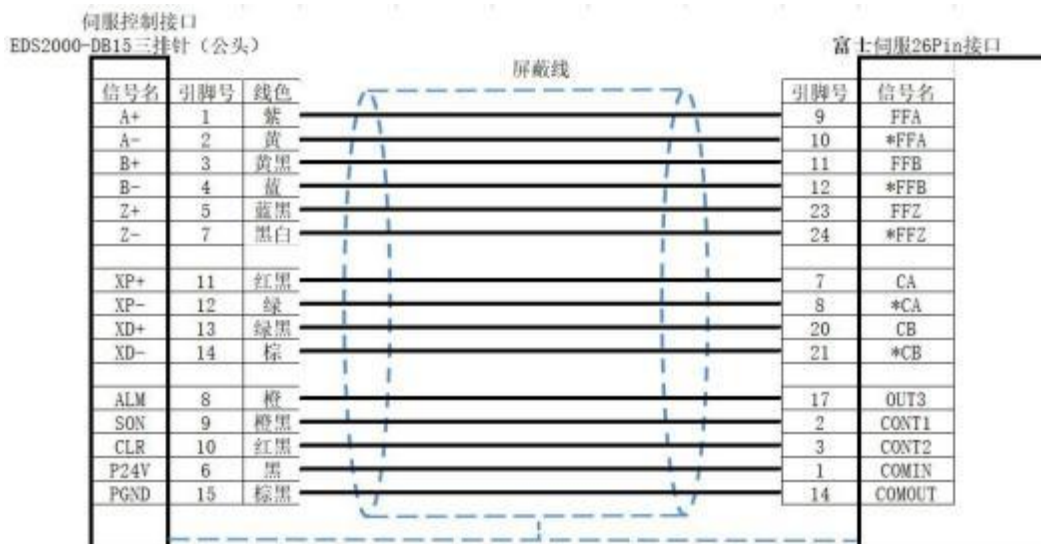
台达 B 系列伺服驱动器接线图



台达伺服系列基本设置参数

参数类型	推荐值	设定范围
P1-00	0x1002	千位 1 高速差动
P1-01	0x0000	百位 1 是反向
P2-10	0x0101	D11

富士 ALPHA5 Smart 伺服驱动器接线图

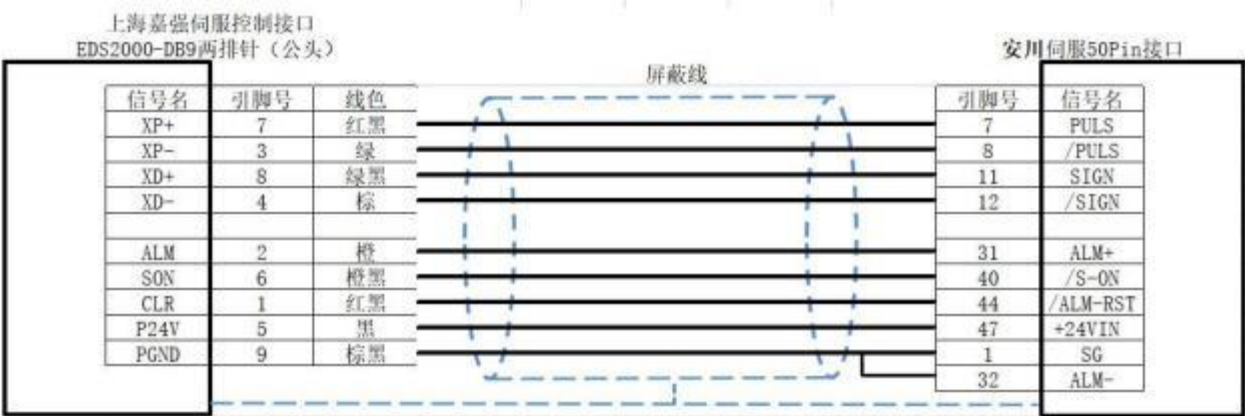


富士伺服系列基本设置参数

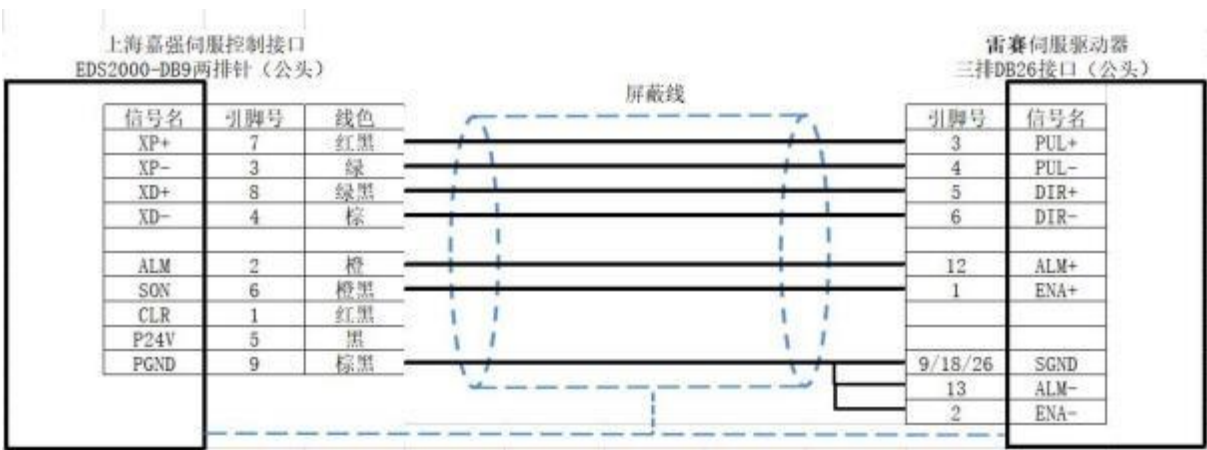
参数类型	推荐值	设定范围
PA-101	0	0...位置 1...速度 2...转矩 3...位置 <=> 速度 4...位置 <=> 转矩 5...速度 <=> 转矩 6...扩展模式 7...定位运行
PA-103	1	0...差动输入 : 指令脉冲/符号 1...差动输入 : 正转脉冲/反转 脉冲 2...差动输入 : 90° 位相差 2 信号 10...集电极开路输入 : 指令脉冲/符号 11... 集电极开路输入 : 正转脉冲/反转脉冲

12…集电极开路输入 :90° 位相差 2 信号

F 轴安川伺服驱动器接线图



F 轴雷赛伺服驱动器接线图

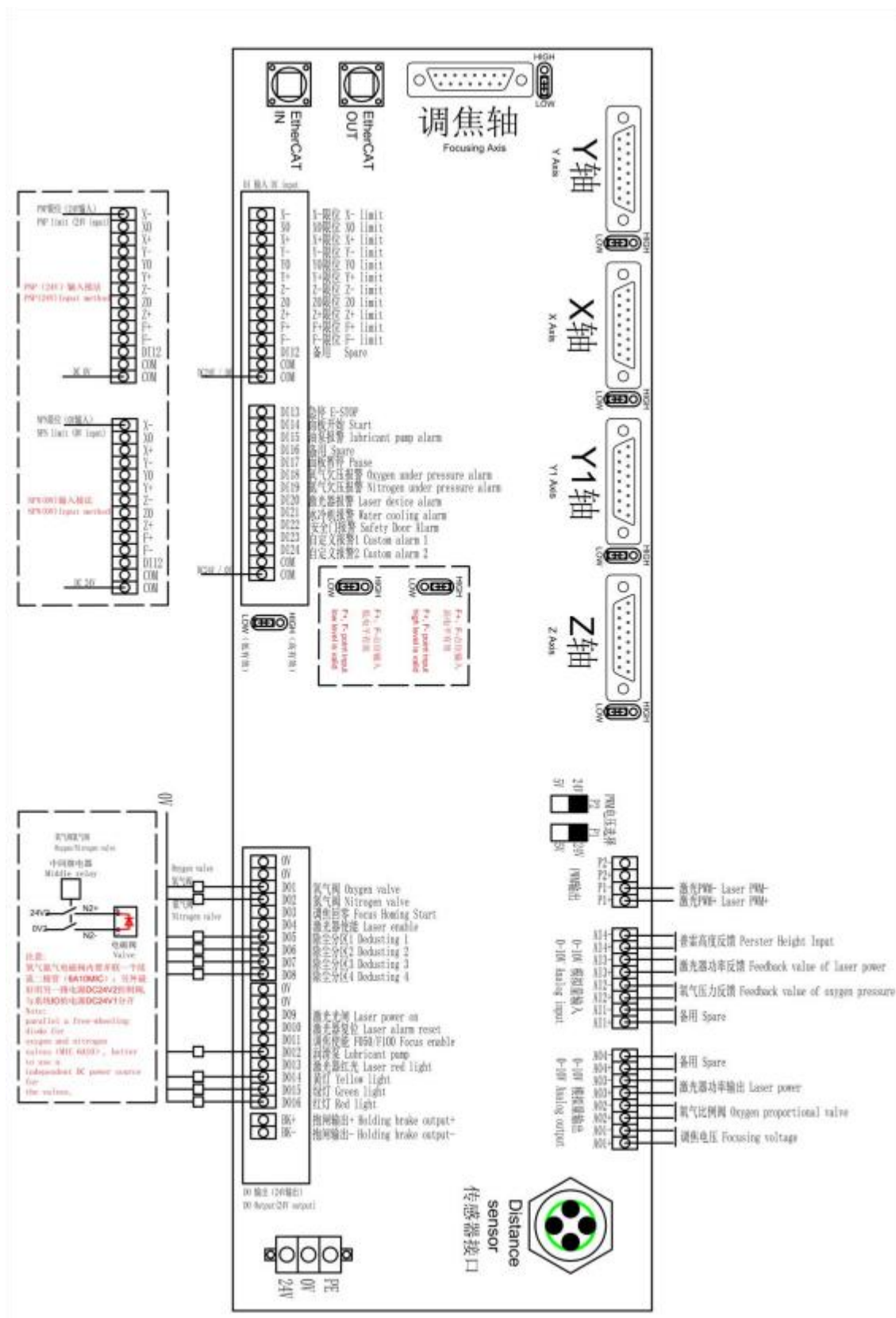


雷赛伺服系列基本设置参数

参数类型	推荐值	设定范围
P0-01	0	0…位置    1…速度    2…转矩    3…位置<=>速度4…位置<=> 转矩    5…速度<=>转矩
P0-07	3	3: 脉冲+方向
P0-12	1	编码器反馈反向

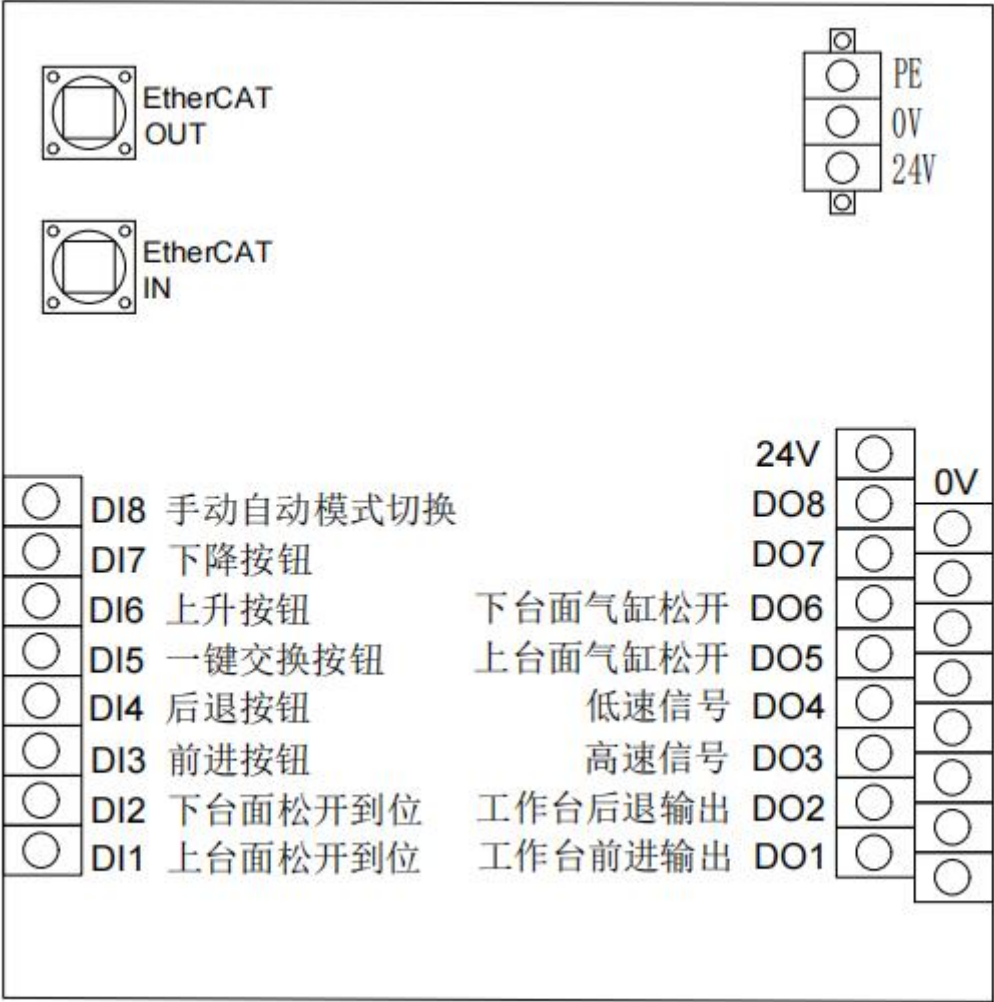


## 7.2. EDS3000接线图



7. 3. EDS2011接线图

以水平交换台为例

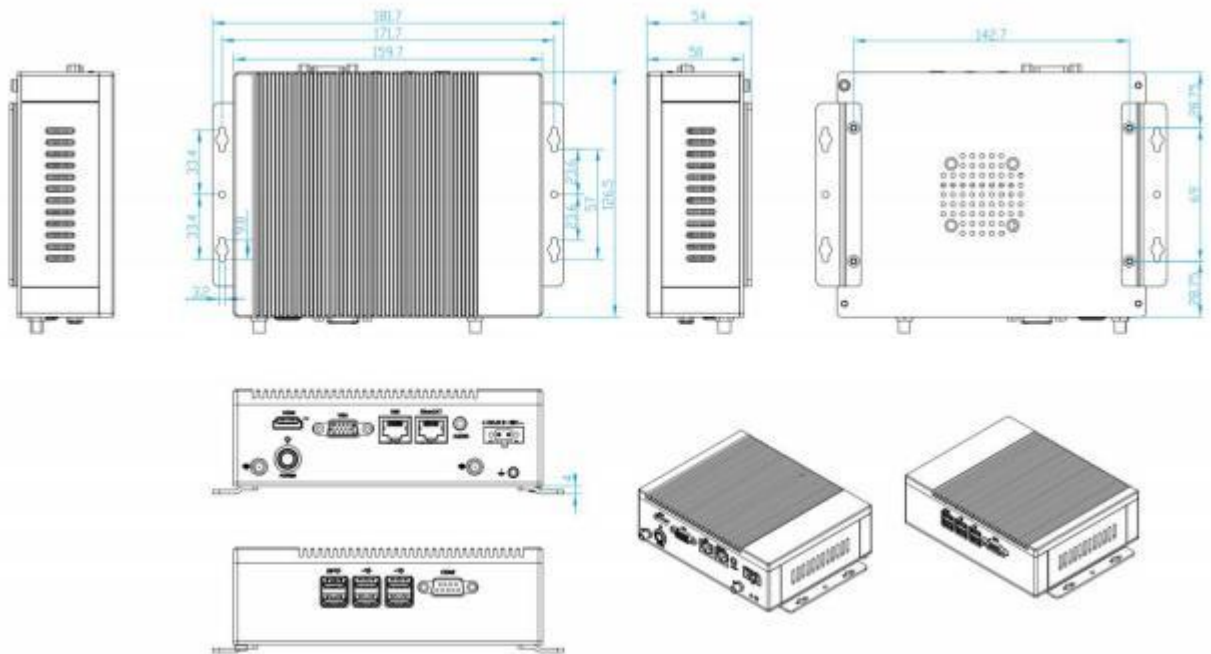


## 7.4. EDS2010接线图

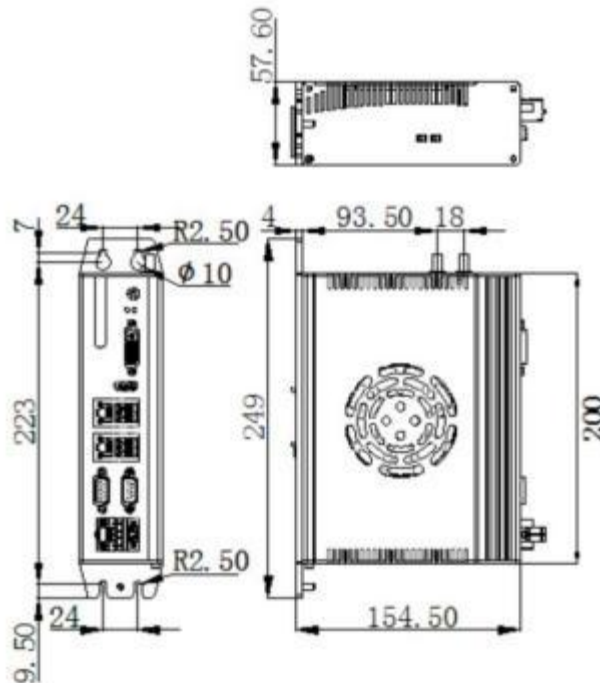
以水平交换台为例



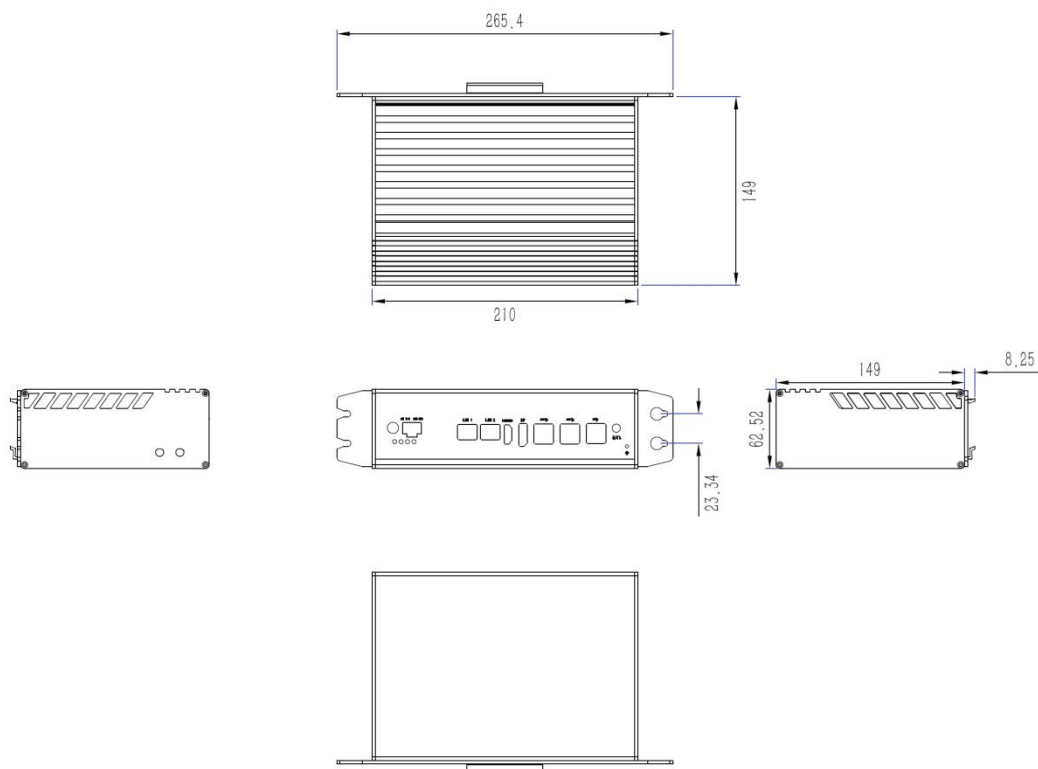
## 7.5. EPC-2000尺寸图



## 7.6. EPC-1020尺寸图

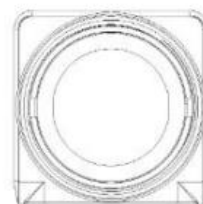
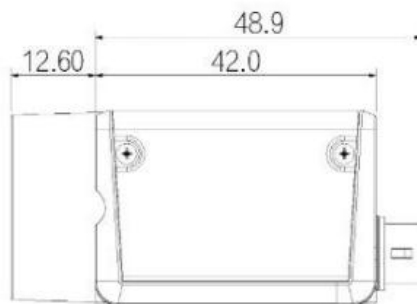
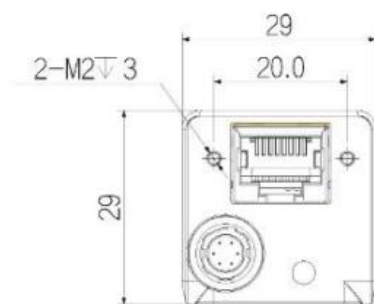
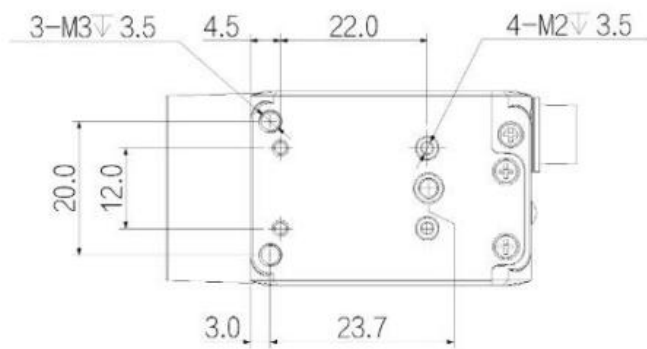


## 7.7. IPC E4000尺寸图

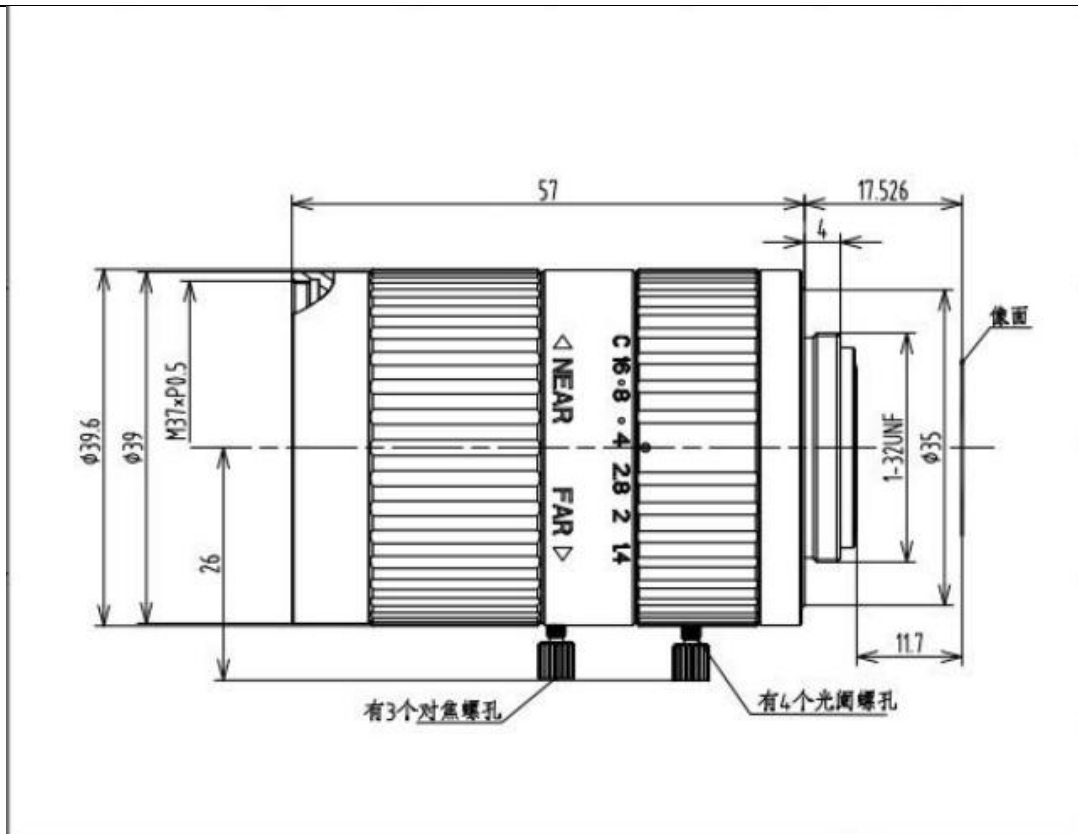


## 7.8. 视觉硬件尺寸图

a、相机尺寸图：

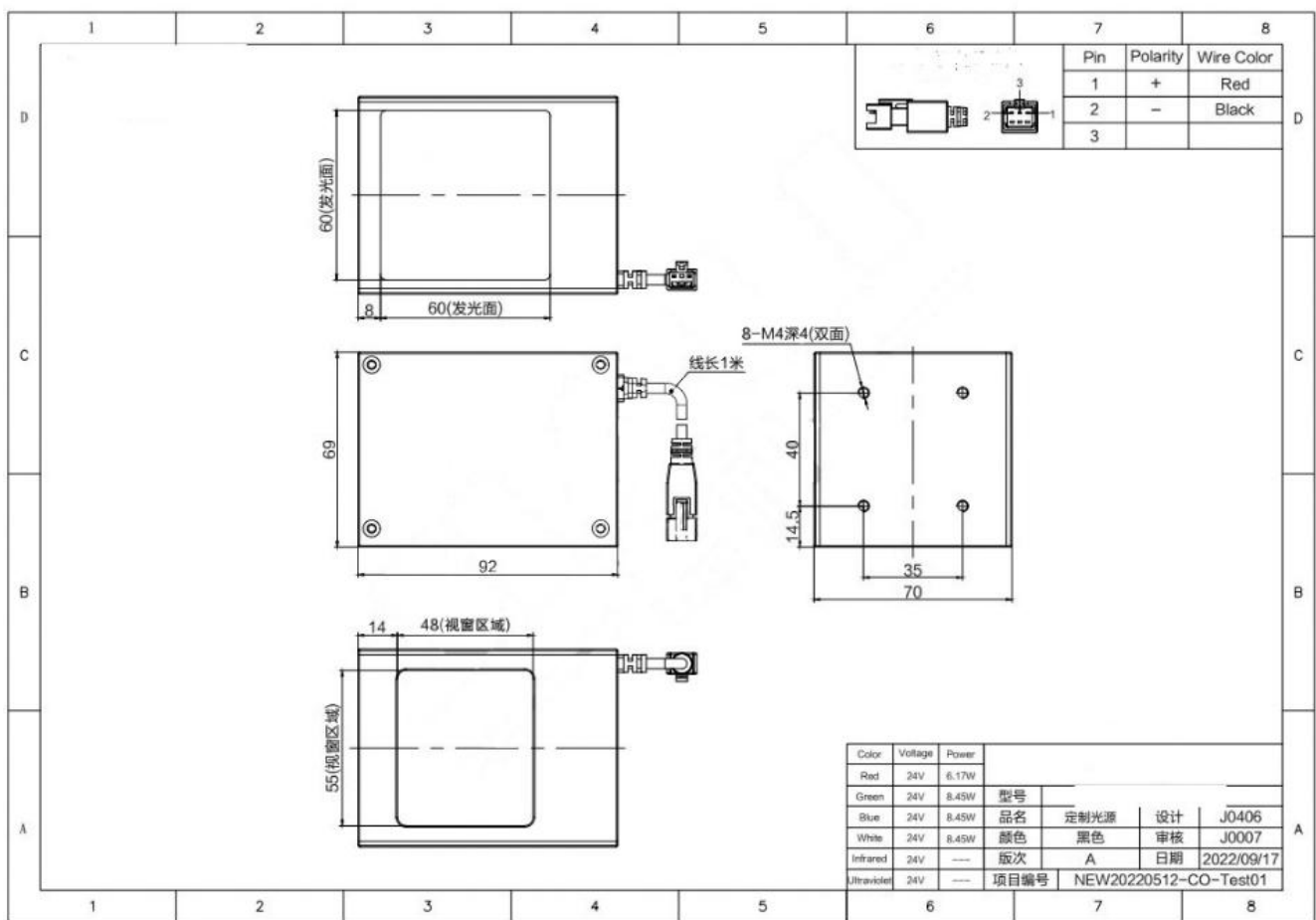


b、镜头尺寸图：

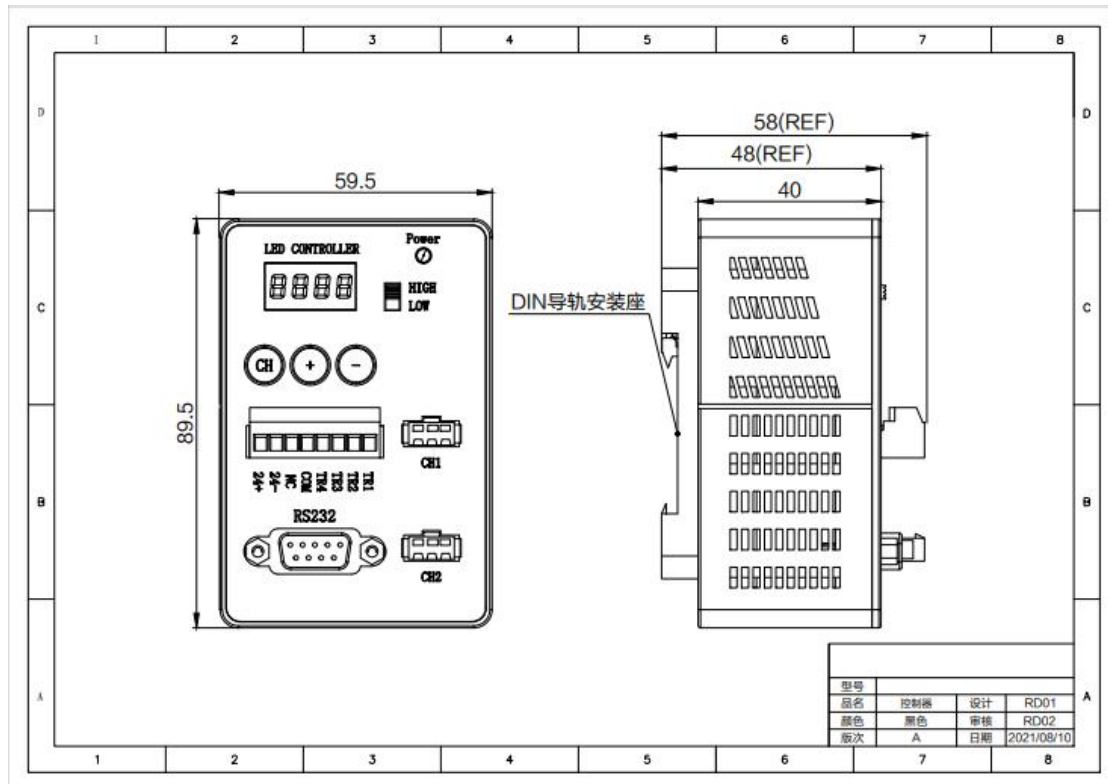


c、光源尺寸图：





d、光源控制器尺寸



## 7.9. 参数定义

## 7.9.1. XY轴机械参数及硬件配置

XY 轴相关参数		
参数名	默认值	备注
编码器脉冲数	10000	发送多少个脉冲给伺服，电机转一圈
电机方向	正向	电机旋转方向为 CW 还是 CCW；当轴移动方向不对时，可以更改此选项
螺距	36	电机转一圈，轴实际移动的距离
反向间隙补偿	0	用于补偿减速箱的反向间隙
最大速度	60	限制机床的最大速度，当指令速度大于此速度，以此速度为准，一般使用电机最大转速及螺距来计算最大速度
最大允许跟随误差	60	当指令位置 and 实际位置的差值的绝对值大于此值时，软件会报警 停机
最大加速度	6000	加速度的最大值，如果有加速度大于此值，则以此值为准
同步 X 轴参数到 Y 轴	不选中	将 X 轴机械参数同步到 Y 轴机械参数
同步 Y 轴参数到 X 轴	不选中	将 Y 轴机械参数同步到 X 轴机械参数
分开设置（参数）	选中	X 轴机械参数与 Y 轴机械参数不同步，分开设置
X/Y 正硬限位信号	DI3/DI6 、常开/ 常开	可设置正硬限位引脚 常开：未触发状态下，限位没有输出，选择此项 常闭：未触发状态下，限位有输出，选择此项
X/Y 零位信号	DI2/DI5 、常开/ 常开	可设置零位引脚 常开：未触发状态下，限位没有输出，选择此项 常闭：未触发状态下，限位有输出，选择此项
X/Y 负硬限位信号	DI2/DI4 、常开/ 常开	可设置负硬限位引脚 常开：未触发状态下，限位没有输出，选择此项 常闭：未触发状态下，限位有输出，选择此项
伺服轴口		按实际配置填写
软限位范围	0~1500	软件回零后，切割头 X 轴移动的范围
限位全部常开	不选中	X 轴、Y 轴限位信号全部为常开
限位全部常闭	不选中	X 轴、Y 轴限位信号全部为常闭
分开设置（信号）	选中	X 轴、Y 轴限位信号分开设置

双驱参数

参数名	默认值	备注
从轴 Y1 轴口	轴	选择轴，按实际配置填写
主从同步方向	反向	Y1 轴电机旋转方向
主从同步最大允许误差	10 毫米	当指令位置 and 实际位置的差值的绝对值大于此值时，软件会报警停机
持续时间	0 毫秒	持续达到设定时间存在超过最大允差误差，报警
主从静止跟随误差	1 毫米	静止状态下，当指令位置 and 实际位置的差值的绝对值大于此值时，软件会报警停机

### 7.9.2. 丝杆螺距

丝杠螺距

参数名	默认值	备注
开启螺距补偿	不勾选	开启和关闭对应轴的螺距补偿功能
误差取反	无	干涉仪参数进行取反，实际情况进行误差取反

### 7.9.3. XY轴回原点参数

XY 轴回原点参数

参数名	默认值	备注
回原点模式	绝对式	增量式：寻找零位信号回零，并以零位信号为参考点 绝对式：移动到驱动器反馈的零的位置，以驱动器反馈的位置 0 为参考点
回原点方向和类型	负向、零位	正向：回零时，向正方向移动 负向：回零时，向负方向移动 零位：以零位为参考点回零 限位：根据回零方向确定，如果选正向，则以正限位为参考点回零；如果选负向，则以负限位为参考点回零
回原点速度	1.8	回零时，寻找参考信号的速度
回退距离	0	回零到限位信号回退的距离
回退后坐标设置为	0	参考开关在坐标系中的坐标值
绝对值零点位置	0	将当前点作为零点；调试没装限位开关时可以做临时调试之用

## 7.9.4. Z轴机械参数

Z 轴随动		
参数名	默认值	备注
编码器脉冲数	10000	发送多少个脉冲给伺服，电机转一圈
电机方向	正向	电机旋转方向为 CW 还是 CCW；当轴移动方向不对时，可以更改此选项
螺距	10	电机转一圈，轴实际移动的距离
驱动器速度单位	pulse/s	可选择 pulse/s 、 0.1RPM 、 RPM
速度环前馈系数	0.01	默认即可
最大跟随误差	30	当指令位置 and 实际位置的差值的绝对值大于此值时，软件会报警停机
回原点模式	增量式	增量式：寻找零位信号回零，并以零位信号为参考点 绝对式：移动到驱动器反馈的零的位置，以驱动器反馈的位置 0 为参考点
回原点方向	正向	正向：回零时，向正方向移动寻找回零，参考开关 反向：回零时，向负方向移动寻找回零，参考开关
回原点信号	限位	限位：使用限位做为回零参考开关 零位：使用零位做为回零参考开关
回原点速度	0.9	回零时，寻找参考信号的速度
回退距离	5	回零到限位信号回退的距离
回退后坐标设置为	0	参考开关在坐标系中的坐标值
原点位置偏差补偿	0	将当前点作为零点；调试没装限位开关时可以做临时调试之用
伺服轴口	轴	按实际配置填写
正硬限位信号	DI9、常开	可设置正硬限位引脚 常开：未触发状态下，限位没有输出，选择此项 常闭：未触发状态下，限位有输出，选择此项
负硬限位信号	DI7、常开	可设置负硬限位引脚 常开：未触发状态下，限位没有输出，选择此项 常闭：未触发状态下，限位有输出，选择此项
软限位范围	-100~2	软件回零后，切割头 Z 轴移动的范围
抱闸输出	DI6	可设置抱闸输出引脚

## 7.9.5. 垂直度矫正

垂直度矫正参数		
参数名	默认值	备注
开启垂直度	不勾选	开启和关闭垂直度矫正功能
AB 长度	100mm	垂直度矫正功能测试切割矩形的一条边长
AC 长度	100mm	垂直度矫正功能测试切割矩形的另一条边长
对角 L1 长度	141.4mm	实际切割后矩形的一条对角线长度，需要测量后，然后把该长度填入这里
对角 L2 长度	141.4mm	实际切割后矩形的另一条对角线长度，需要测量后，然后把该长度填入这里

## 7.9.6. 激光头

激光头参数		
参数名	默认值	备注
品牌	嘉强	按实际选择切割头品牌
型号	BT210/240	按实际切割头的型号选择
焦点控制模式	手动调焦	根据切割头支持调焦类型选择
高度传感器类型	EDS 板载电容传感器	按实际调高设备进行选择
高度传感器信号端口	不使用	按实际配置选择

## 7.9.7. 激光器

激光器参数		
参数名	默认值	备注
激光器光闸	D09	按实际接线选择引脚
激光红光	D013	按实际接线选择引脚
激光器使能	D04	按实际接线选择引脚
激光器复位	D010	按实际接线选择引脚
硬线光闸与红光互斥	不勾选	勾选后红光按钮与光闸按钮互斥，不可同时打开
激光器功率	A03	按实际接线选择引脚
PWM 通道全部输出	勾选	默认勾选即可
激光器报警	不使用、常开	可设置激光器报警引脚，报警信号可选择常开或者常闭
冷水机报警	不使用、常开	可设置冷水机报警引脚，报警信号可选择常开或者常闭
安全门报警	不使用、常开	可设置安全门报警引脚，报警信号可选择常开或者常闭
安全门报警停止加工	不勾选	勾选后，加工中安全门报警，则会停止加工
激光器品牌	IPG	按实际激光器品牌选择即可
激光器功率	1000	填入激光器平均功率
激光器频率	5000	填入激光器频率，常见为 5000Hz
最大功率设定电压	10	按激光器反馈功率模拟量的最大值填写，常见有 5V 和 10V 两种
最大功率反馈电压	10	按激光器反馈功率模拟量的最大值填写，常见有 5V 和 10V 两种模拟量输出延时 0 模拟量提前输出填入的
模拟量输出延时	0	模拟量提前输出填入的时间之后，再输出使能信号和 PWM 信号，一般填入 50ms 即可
飞行切开光延时	0	飞行切割提前多少 ms 出光，此参数一般填入 0 即可，建议使用套料中的提前距离调节飞切轮廓是否闭合
飞行切关光延时	0	飞行切割滞后多少 ms 关光，此参数一般填入 0 即可，建议使用套料中的提前距离调节飞切轮廓是否闭合



## 7.9.8. 辅助气体电磁阀及模拟量输出设置

参数名	默认值	备注
空气电磁阀	D09	可设置空气电磁阀引脚
空气比例阀电源	不使用	可设置空气比例阀电源引脚
空气最大气压	10	空气比例阀支持的最大气压，例：如果使用 0-10BAR 比例阀，此值填 10 即可
空气比例阀模拟量	不使用	可设置比例模拟量引脚
氧气电磁阀	D01	可设置氧气电磁阀引脚
氧气比例阀电源	不使用	可设置氧气比例阀电源引脚
氧气最大气压	10	氧气比例阀支持的最大气压，例：如果使用 0-10BAR 比例阀，此值填 10 即可
氧气比例阀模拟量	A02	可设置比例阀模拟量引脚
氮气电磁阀	D02	可设置氮气电磁阀引脚
氮气比例阀电源	不使用	可设置氮气比例阀电源引脚
氮气最大气压	30	氮气比例阀支持的最大气压，例：如果使用 0-30BAR 比例阀，此值填 30 即可
氮气比例阀模拟量	不使用	可设置氮气比例阀模拟量引脚
总电磁阀	不使用	可设置总电磁阀引脚
程序结束后关闭所有比例阀电源	不勾选	勾选后，加工程序急速后，则关闭所有比例阀电源
启用切割头气冷	不勾选	勾选后，出光是同时开启吹气，停光时关闭
	不使用	切割头气冷电磁阀端口设置
空气数字量气压报警	不使用	可设置空气数字量气压报警输入引脚
氧气数字量气压报警	D118	可设置氧气数字量气压报警输入引脚
氮气数字量气压报警	D119	可设置氮气数字量气压报警输入引脚
空气数字量气压报警逻辑	常开	常开：未触发时，没有信号输出，选择此项。 常闭：未触发时，有信号输出，选择此项
氧气数字量气压报警逻辑	常开	常开：未触发时，没有信号输出，选择此项。 常闭：未触发时，有信号输出，选择此项
氮气数字量气压报警逻辑	常开	常开：未触发时，没有信号输出，选择此项。 常闭：未触发时，有信号输出，选择此项
空气模拟量气压反馈	不使用	可设置空气模拟量气压反馈引脚
氧气模拟量气压反馈	不使用	可设置氧气模拟量气压反馈引脚
氮气模拟量气压反馈	不使用	可设置氮气模拟量气压反馈引脚
气体压力报警时暂停加工	开启	存在气体压力报警，停止加工

## 7.9.9. 除尘阀

参数名	默认值	备注
使能分区输出	勾选	是否开启除尘功能
行/列	4/1	分区除尘阵列的行列数
除尘轴选择	Do5-Do8	除尘气缸开启以哪个轴坐标为准
重复区间长度 X/Y	20/20	与下一除尘区域的公共区间，在此区域内，此除尘与下个除尘点位会同时开启，保证除尘效果
延迟关闭输出口	勾选	离开除尘区域后，除尘输出延时关闭避免轴在区域界限处运动时，除尘电磁阀频繁开启关闭
仅切割时打开输出口	勾选	勾选后，仅在出光时除尘点位才会输出
自定义除尘区间长度	1500*3000	设置除尘区域的距离

## 7.9.10. 自定义报警

参数名	备注
ID	与自定义报警 1、2、3..... 编号一一对应
报警中文信息	中文语言时，报警出发后，会打印此信息
报警英文信息	英文语言时，报警出发后，会打印此信息
逻辑	选择报警信号是常开或者常闭，按实际选择
允许加工	勾选后，出现报警时，允许加工 不勾选，出现报警时，不允许加工
节点配置	可设置自定义报警输入引脚
全部常开	点击后，自定义报警全部已变成常开信号
全部常闭	点击后，自定义报警全部已变成常闭信号
全部允许	点击后，出现自定义报警后，允许加工
全部不允许	点击后，出现自定义报警后，不允许加工

## 7.9.11. 自定义按钮

参数名	备注
编号索引	与自定义按钮 1、2、3..... 编号一一对应
已使用	勾选后，HMI 界面将显示此按钮
命令 ID	默认即可
功能中文名	按钮中文名
功能英文名	按钮英文名
信号类型	设置报警信号是保持型或者触发型
节点配置	可设置自定义按钮输出引脚
全部启用	点击后，全部自定义按钮启用
全部禁用	点击后，全部自定义按钮禁用
全部保持型	点击后，全部自定义按钮已处于保持型
全部触发型	点击后，全部自定义按钮已处于触发型

## 7.9.12. 实体按钮

参数名	默认值	备注
开始信号逻辑	DI14 常开	可设置开始信号输入引脚 常开：未触发时，没有信号输出，选择此项。 常闭：有信号输出，选择此项。
暂停信号逻辑	DI17 常开	可设置暂停信号输入引脚 常开：未触发时，没有信号输出，选择此项。 常闭：未触发时，有信号输出，选择此项
复位信号逻辑	不使用 常开	可设置复位信号输入引脚 常开：未触发时，没有信号输出，选择此项。 常闭：未触发时，有信号输出，选择此项
急停报警逻辑	DI13 常开	可设置急停报警信号引脚 常开：未触发时，没有信号输出，选择此项。 常闭：未触发时，有信号输出，选择此项。
红灯	D016	三色灯的红灯
黄灯	D014	三色灯的黄灯
绿灯	D015	三色灯的绿灯

## 7.9.13. 交换台

输入信号参数		
参数名	默认值	备注
启动交换台	不勾选	勾选后，则开启交换台
交换台类型	水平平移	可选择水平平移、液压升降、电机升降、伺服轴交换、Y轴拉料、外部交换台，根据实际交换台设备进行选择
急停信号	不使用 常闭	可设置急停信号输入引脚 交换台急停信号；
停止信号	不使用 常闭	可设置停止信号输入引脚 交换台停止交换信号；
前进到位信号	不使用，常闭	可设置感应信号的输入引脚，交换台的感应信号，按实际配置选择
后退到位信号	不使用，常闭	
前进减速信号	不使用，常闭	
后退减速信号	不使用，常闭	
上排松开到位逻辑	不使用， 常闭	可设置上排松开到位输入引脚，上台面固定气缸打开到位传感器的输出逻辑
上排夹紧到位逻辑	不使用， 常闭	可设置上排夹紧到位输入引脚 上台面固定气缸夹紧到位传感器的输出逻辑；
下排松开到位逻辑	不使用， 常闭	可设置下排松开到位输入引脚，下台面固定气缸打开到位传感器的输出逻辑；
下排夹紧到位逻辑	不使用，常闭	可设置下排夹紧到位输入引脚 下台面固定气缸夹紧到位传感器的输出逻辑；
气缸松开到位信号	不使用 无	可设置气缸松开到位引脚 按实际配置填写；如选择无，信号输出后，会等待填入的时间（等待气缸完全打开），再移动交换工作台
气缸夹紧到位信号	不使用 无	按实际配置填写
上下台面共用一个气缸使能	关闭	可选择是否开启或关闭
点动自动模式切换	启用硬件信号	启用硬件信号：使用外部信号切换手 自动模式 启用 HMI 控制：使用软件界面切换手自动模式
交换台是否有插销	无	按实际配置填写

输出信号参数

参数名	默认值	备注
前进信号	不使用	可设置前进信号输出引脚
后退信号	不使用	可设置后退信号输出引脚
高速信号	不使用	可设置高速信号输出引脚
低速信号	不使用	可设置低速信号输出引脚
上台面气缸松开	不使用	可设置上台面气缸松开输出引脚
上台面气缸夹紧	不使用	可设置上台面气缸夹紧输出引脚
下台面气缸松开	不使用	可设置下台面气缸松开输出引脚
下台面气缸夹紧	不使用	可设置下台面气缸夹紧输出引脚

硬件按钮参数

参数名	默认值	备注
前进按钮	不使用，常闭	可设置前进按钮输入引脚 按实际配置填写，如没有此按钮，请选择常开
后退按钮	不使用，常闭	可设置后退按钮输入引脚 按实际配置填写，如没有此按钮，请选择常开
一键交换按钮	不使用，常闭	可设置一键交换输入引脚 按实际配置填写，如没有此按钮，请选择常开
上升按钮	不使用，常闭	可设置上升按钮输入引脚 按实际配置填写，如没有此按钮，请选择常开
下降按钮	不使用，常闭	可设置下降按钮输入引脚 按实际配置填写，如没有此按钮，请选择常开
点动自动模式切换	启用硬件信号	可选择硬件信号或启用 HMI 切换

平行交换参数		
参数名	默认值	备注
交换台是否有插销	无	按实际配置填写
插销松开到位信号	无	按实际配置填写，可设置延时时间
插销夹紧到位信号	无	按实际配置填写
上排插销松开到位逻辑	不使用常闭	可设置上排插销松开到位输入引脚上排插销松开到位传感器逻辑；如有此信号，按实际配置选择即可；如无此信号，选择常开
上排插销夹紧到位逻辑	不使用常闭	可设置上排插销夹紧到位输入引脚上排插销夹紧到位传感器逻辑；
下排插销松开到位逻辑	不使用常闭	可设置下排插销松开到位输入引脚下排插销松开到位传感器逻辑；
下排插销夹紧到位逻辑	不使用常闭	可设置下排插销夹紧到位输入引脚下排插销夹紧到位传感器逻辑；
上台面插销松开	不使用	可设置上台面插销松开输出引脚
上台面插销夹紧	不使用	可设置上台面插销夹紧输出引脚
下台面插销松开	不使用	可设置下台面插销松开输出引脚
下台面插销夹紧	不使用	可设置下台面插销夹紧输出引脚
Z 轴上台面负软限位	0	上台面在切割区域时，Z 轴最低移动到此坐标
Z 轴中硬限位逻辑	不使用常闭	上台面在切割区域时，Z 轴硬件限位逻辑（与 Z-限位不同；可以认为 Z-限位是下台面的负限位，此限位是上台面的负限位）；可设置中硬限位输入引脚
前进到位信号触发台面	上台面	按实际配置填写，会根据此参数判断目前哪一个台面在切割区域内
仅台面到位之后气缸才输出	不勾选	按实际情况勾选

#### 7.9.14. 润滑

参数名	备注
润滑周期	润滑泵的输出周期
润滑持续时间	润滑泵每次输出的持续时间
泵过压报警	可设置报警输入引脚及油泵报警点位的逻辑
油位低报警	
油泵输出	可设置油泵输出引脚



## 7.9.15. 分段轴伺服参数

参数名	默认值	备注
电机方向	负向	电机旋转方向为 CW 还是 CCW；当轴移动方向不对时，可以更改此选项
编码器脉冲数	10000	发送多少个脉冲给伺服，电机转一圈
螺距	10	电机转一圈，轴实际移动的距离
驱动器速度单位	pulse/s	可选择 pulse/s 、 0.1RPM 、 RPM
速度环前馈系数	0.01	默认即可
最大允许跟随误差	5mm	当指令位置 and 实际位置的差值的绝对值大于此值时，软件会报警停机
系统延时	5	轴运动延时时间
手动慢速度	0.12m/min	手动模式下运行慢速度
手动快速度	0.24m/min	手动模式下运行快速度
速度	1.8m/min	自动模式下运行速度
加速度	2000mm/s	自动模式下运行加速度
加速度时间	500	自动模式下运行加速度完成的时间
电机极性	1	在力矩控制下，更改电机极性可以改变运动方向
最大力矩	200	最大力矩值
力矩前馈调节系数	0	默认即可
回原点参数	绝对式	增量式：寻找零位信号回零，并以零位信号为参考点 绝对式：移动到驱动器反馈的零的位置以驱动器反馈的位置 0 为参考点
回原点方向和类型	正向，限位	正向：回零时，向正方向移动寻找回零参考开关 反向：回零时，向负方向移动寻找回零参考开关 限位：使用限位做为回零参考开关 零位：使用零位做为回零参考开关
回原点速度	0.12m/min	回原点时，寻找参考信号的速度
回退距离	5mm	回零到限位信号回退的距离
回退后坐标设置为	0	参考开关在坐标系中的坐标值
原点位置偏差补偿	0mm	将当前点作为零点；调试没装限位开关时可以做临时调试之用
伺服轴口	不使用	按实际配置填写
正限位信号		可设置正硬限位引脚 常开：未触发状态下，没有输出，选择此项 常闭：未触发状态下，有输出，选择此项
软限位	开启	可设置负硬限位引脚 常开：未触发状态下，没有输出，选择此项 常闭：未触发状态下，有输出，选择此项
软限位范围	-10~10mm	软件回零后，轴移动的范围
轴标签		当前轴进行标签化，详细信息备注

## 7.9.16. 高级选项

高级选项参数		
参数名	默认值	备注
HMI 显示加工前寻边勾选项	不勾选	勾选后软件界面可以选择是否加工前寻边
启用喷嘴清洗功能	不勾选	勾选后软件支持喷嘴清洗
启用排样	勾选	勾选后可以使用排样功能
停靠点跟随选中图形	不勾选	勾选后停靠点会随着选中图形而变化；不勾选则按照整个图纸规划停靠点。
定点运动速度使用手动快速（默认使用G00速度）	不勾选	勾选后界面所有快速定位运动使用手动快速；不勾选则使用空移速度
启用伺服龙门轴控制方案	不勾选	勾选特指部分支持龙门驱动器可用；不建议随意勾选勾选，如需勾选请联系我司售后人员
显示保养模块	不勾选	勾选则支持保养功能



嘉强（上海）智能科技股份有限公司

地址：上海市松江区东宝路

8 号 咨询热线：400-670-1510

邮箱：sales@empower.cn

网址：www.empower.cn