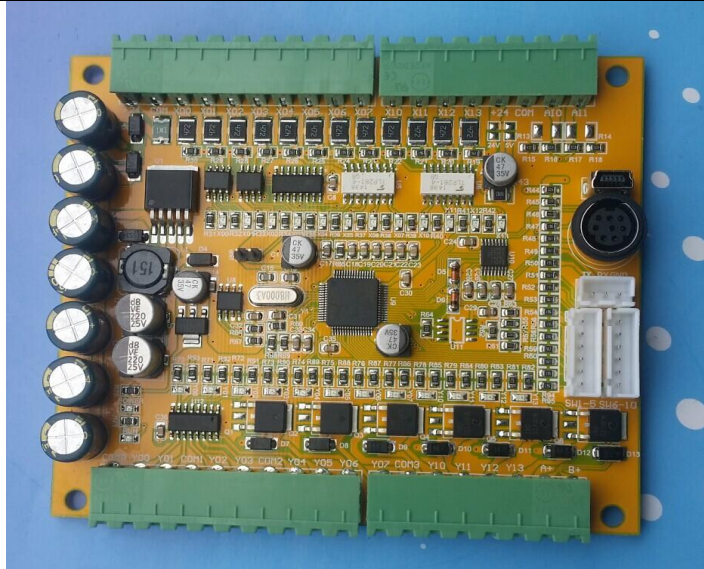


YD3u-24MT-2AI-DC24（透明壳 PLC）

一、规格：

<p>内部元件 PLC 类型</p>	
<p>输入电源</p>	<p>DC24 直流 24V</p>
<p>程序步数</p>	<p>8000 步；黑色 8 芯通信口为 FX3u 协议 19200,7, E, 1；硬件接口与台达下载口一样。白色 232 通信口与 485 口共用一个串口，同一时间只能用一通道。通信协议通过设定 D8120 来实现，可选 FX3u、Modbus Rtu 从机、RS 指令）。1 个 USB 口高速下载,高速在线监视。</p>
<p>输入点 X 元件</p>	<p>X0-X13, DC24 输入，低电平有效。其中 X0-5 为高速计数输入口（60KHZ）。</p>
<p>输出点 Y 元件</p>	<p>Y0-Y13 为晶体管输出 DC24V。Y0-5 为高速输出口（最高 100K）。PWM 周期为 0-32767US。高速口电流最大 0.2A。Y06-Y13 电流为 0.5A。外部负载公共端接 +24，另一端接到 PLC 输出口 Y。</p>
<p>模拟量输入</p>	<p>2 路模拟量输入，12 位精度，输入电压：0-10V、0-20MA；读模拟量用 RD3A 指令。</p>
<p>中间继电器 M</p>	<p>M0-M3071,掉电保存范围可设 M0-M1023，默认 M500-M1023。</p>
<p>步进点 S</p>	<p>S0-1023,掉电保存范围可设 S0-S1023，默认 S500-S999。</p>
<p>100Ms 定时器</p>	<p>T0-T199，累积型掉电保存 T184-T199。</p>
<p>10Ms 定时器</p>	<p>T200-T249，累积型掉电保存 T246-T249。</p>
<p>1Ms 定时器</p>	<p>T250-T383，其中 T250-255 为累计型。</p>
<p>16 位计数器</p>	<p>C0-C199，掉电保存 C100-199。</p>
<p>32 位计数器</p>	<p>C200-C219，掉电保存 C220-C234。</p>
<p>32 位高速计数器</p>	<p>C235-255;C235-240 为单相计数器.C241-243 为带复位的单相计数器.C250-251 为 AB 相计数器。C252-253 为带复位的 AB 相计数器。</p>
<p>寄存器 D</p>	<p>D0-D7999，掉电保存范围可设 D0-7999,默认 D200-D7999。</p>
<p>间接寻址指针 V, Z</p>	<p>V0-7, Z0-7</p>
<p>P 子程序跳转号</p>	<p>P0-63</p>
<p>I 中断</p>	<p>X0-5 外中断。定时器中断（1MS 为单位）。计数器中断。</p>
<p>特殊 M 元件</p>	<p>M8000 运行时常闭, M8002 上电脉冲, M8011 为 10Ms 脉冲, M8012 为 100Ms 脉冲, M8013 为 1s 脉冲, M8014 为分钟脉冲。</p>

二、基本指令

助记符	功能
LD	运算开始常开接点
LDI	运算开始常闭接点
LDP	上升沿检出运算开始
LDF	下降沿检出运算开始
AND	串联常开接点
ANI	串联常闭接点
ANDP	上升沿检出串联连接
ANDF	下降沿检出串联连接
OR	并联常开触点
ORI	并联常闭触点
ORP	上升沿检出并联连接
ORF	下降沿检出并联连接
ANB	回路块之间串联连接
ORB	回路块之间并联连接
OUT	线圈输出驱动
SET	线圈动作保持
RST	解除线圈动作保持
PLS	线圈上升沿输出
PLF	线圈下降沿输出
ALT	交替输出
MC	公共串连接点用线圈指令
MCR	公共接点解除指令
MPS	运算存储
MRD	存储读出
MPP	存储读出与复位
INV	运算结果取反
END	程序结束
STL	步进梯形图开始
RET	步进梯形图结束
CALL	调用子程序
SRET	子程序返回

三、应用指令

分类	指令助记符	功能
程序流程	CJ	条件跳转
	CALL	子程序调用
	SRET	子程序返回
	FEND	主程序结束
	FOR	循环范围开始
	NEXT	循环范围终了
传送与比较	CMP	比较
	ZCP	区域比较
	MOV	传送
	CML	倒转传送
	BMOV	一并传送
	FMOV	多点传送
	XCH	交换
	BCD	BCD转换
	BIN	BIN转换
四则逻辑运算	ADD	BIN加法
	SUB	BIN减法
	MUL	BIN乘法
	DIV	BIN除法
	INC	BIN加1
	DEC	BIN减1
	WAND	逻辑字与
	WPR	逻辑字或
	WXOR	逻辑字异或
	NEG	求补码
循环移位	ROR	循环右移
	ROL	循环左移
	RCR	右移位
	RCL	左移位
	SFTL	位左移
	SFTR	位右移

分类	指令助记符	功能
数据处理	ZRST	批次复位
	MEAN	平均值
	FLT	BIN 整数→2 进制浮点数转换
	GRY	BIN 整数→格雷码转换
	GBIN	格雷码→BIN 整数
高速指令	DHSCS	高速比较置位
	DHSCR	高速比较复位
	SPD	脉冲密度，还可以测脉冲宽度(脉冲间隔时间)
	PLSY	脉冲输出
	PLSV	带方向控制脉冲输出
	PWM	脉宽调制，0-32767us
	PLSR	带加减速的脉冲输出
	DRVA	绝对位置控制
	DRVI	相对位置控制
	ZRN	原点回归，只支持 16 位指令
	DSZR	带 DOG 搜索的原点回归
	DVIT	中断定位
	ABSD	凸轮控制（绝对方式）

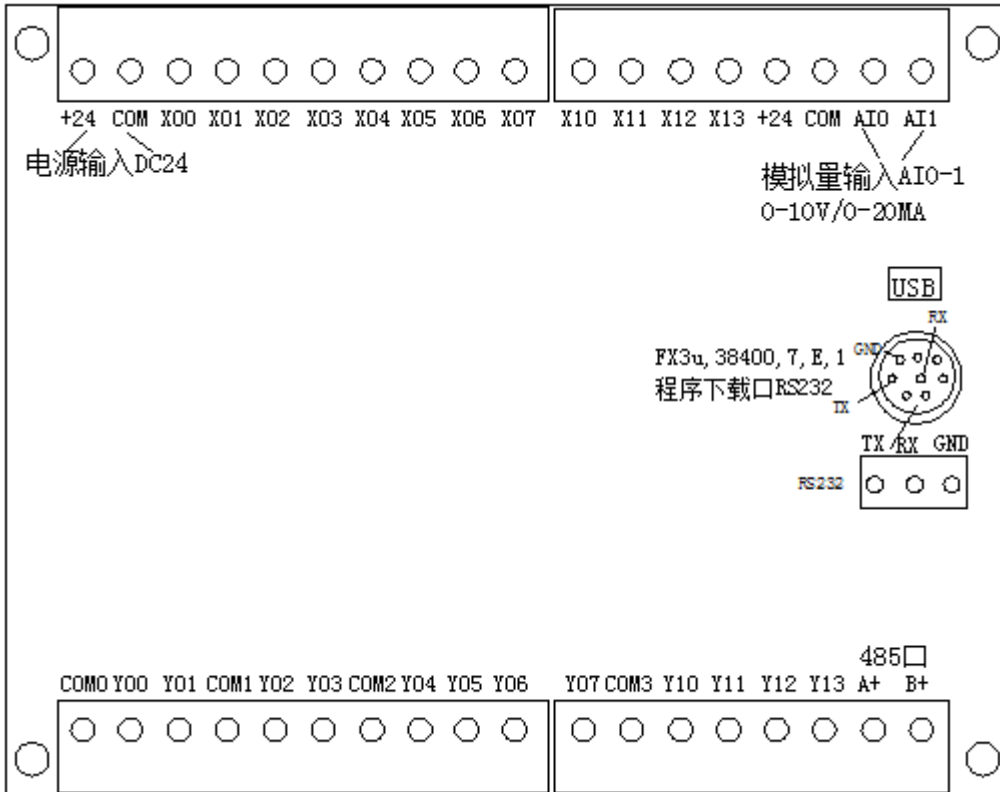
外围设备 SER	RS	串行数据传送
	ASCI	HEX-ASCII 转换
	HEX	ASCII-HEX 转换
	CCD	和码
	CRC	CRC 校验
	IVRD	读取变频器或仪表的数据
	IVWR	写数据到变频器或仪表
	PID	PID 运算
	SEGD	BCD 转 7 段码数码管
浮点数	ECMP	2 进制浮点数比较
	EZCP	2 进制浮点数区间比较
	EBIN	10 进制浮点数-2 进制浮点数转换
	EADD	2 进制浮点数加法
	ESUB	2 进制浮点数减法
	EMUL	2 进制浮点数乘法
	EDIV	2 进制浮点数除法
	INT	2 进制浮点数-BIN 整数转换
	SIN	浮点数 SIN 运算
	TAN	浮点数 TAN 运算
	COS	浮点数 COS 运算
	ASIN	浮点数 SIN-1 运算
	ATAN	浮点数 TAN-1 运算
	ACOS	浮点数 COS-1 运算
	DRAD	
	DDEG	
	EXP	2 进制浮点数指数运算
	LOGE	2 进制浮点数自然对数运算
LOGE10	2 进制浮点数常用对数运算	
	SWAP	上下字节变换

方便指令	SER	数据查找
	ALT	交替输出
	RAMP	斜坡信号
	BON	ON 位判定
	SUM	ON 位数
	ANS	报警置位
	ANR	报警复位
	HOUR	计时仪
	TCMP	时钟数据比较
	TRD	时钟数据读出
	TWR	时钟数据写入
接点指令	LD=	$(S1) = (S2)$
	LD>	$(S1) > (S2)$
	LD<	$(S1) < (S2)$
	LD◇	$(S1) \neq (S2)$
	LD≦	$(S1) \leq (S2)$
	LD≧	$(S1) \geq (S2)$
	AND=	$(S1) = (S2)$
	AND>	$(S1) > (S2)$
	AND<	$(S1) < (S2)$
	AND◇	$(S1) \neq (S2)$

AND ≡	(S1) ≤ (S2)
AND ≧	(S1) ≥ (S2)
OR =	(S1) = (S2)
OR >	(S1) > (S2)
OR <	(S1) < (S2)
OR ◇	(S1) ≠ (S2)
OR ≡	(S1) ≤ (S2)
OR ≧	(S1) ≥ (S2)

注:支持32位指令与脉冲执行型指令P。

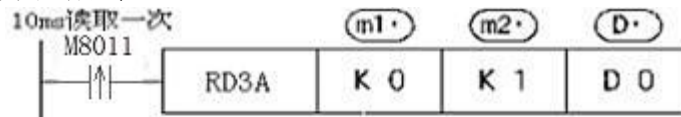
四、YD3u-24MT-2AI-DC24接线图:



注:输入低电平有效,如输入点与COM接通,就是接通输入点,输入点为0N。

五、主机带模拟量输入输出说明:

1、模拟量读取指令:



● 模拟量模块的模拟量输入值的读取指令。

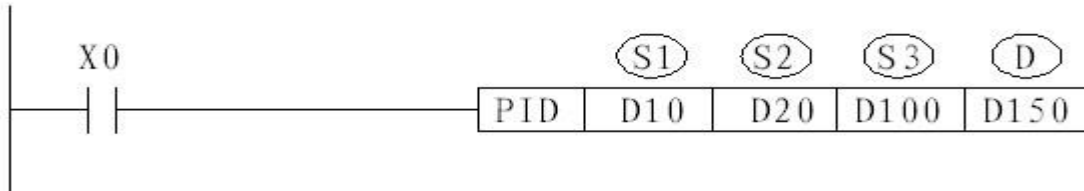
(m1) : 模块号,主机设为K0

(m2) : 模拟量输入通道号
K0-K5(对应AI1-6)

(D) : 读取数据瞬时值保存到D0
保存读取自模拟量模块的数值。

六、时钟模块说明：设置时钟时 M8015 应置位，恢复运行 M8015 复位。D8018 为年，D8017 为月，D8016 为日，D8019 为星期，D8015 为小时，D8014 为分钟，D8013 为秒。可以用时钟数据读取指令 TRD 把时钟数据读到一般寄存器，或用时钟写入指令 TWR 修改时钟，用此指令不用置位 M8015。

七、PID 运算指令说明：



此指令用于进行 PID 控制的 PID 运算程序。

S1: 设定的目标值；

S2: 当前值（反馈回来的值）；

S3: PID 控制参数，占用 S3 开始的连续 10 个 D 寄存器。S3 为 PID 通道号；S3+1 为比例系数 k_p ；S3+2 为积分时间 k_i ；S3+3 为微分时间 k_d ；S3+4 为误差的阈值，小于这个数值的时候，不做 PID 调整，避免误差较小时频繁调节引起震荡；S3+5 输出上限值 P_{MAX}；S3+6 输出下限值 P_{MIN}；S3+7 为 0 是位置式 PID，为 1 是增量式 PID；S3+8 备用；S3+9 为积分计算阈值，只有当误差小于此值 PID 才加入积分计算，大于此值不运算；D: 控制值输出；

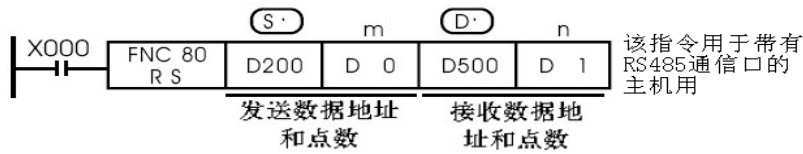
八、串行数据传输：

特殊寄存器	说明	特殊继电器	说明
白色 2 脚 RS485 通信口			
D8120	RS485 通信格式定义	M8121	数据发送时置位,发送完毕自动复位
D8121	RS485 通信站号设定	M8122	发送请求,当 M8122 置位时,一旦通信口有空闲就开始发送数据,开始发送后自动复位
D8122	发送数据剩余数	M8123	数据接收完毕标记,当接收到一帧数据后该位自动置位,用户应在接收数据后复位该位
		M8124	数据接收中置位,接收完数据复位
M8129: 通信超时标记,当主机发出命令,从机在 D8129 时间内没有回应,M8029 会置位			

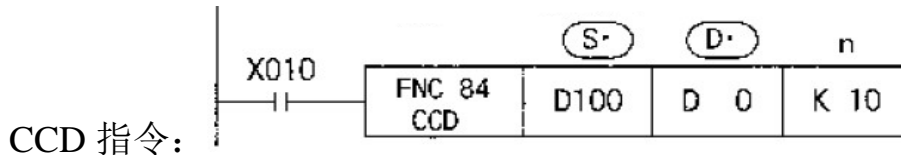
D8120 的各位对应的通信参数如下：

位号	名称	内容	
		0 (位 OFF)	1 (位 ON)
B0	数据长	7 位	8 位
B1 B2	奇偶位	b2 b1 (0, 0) : 无校验 (0, 1) : 奇数 ODD (1, 1) : 偶校验 EVEN	
B3	停止位	1 位	2 位
B4 B5 B6 B7	传送速率 bps	b7 b6 b5 b4 {0, 0, 1, 1} : 300 {0, 1, 0, 0} : 600 {0, 1, 0, 1} : 1200 {0, 1, 1, 0} : 2400	b7 b6 b5 b4 {0, 1, 1, 1} : 4800 {1, 0, 0, 0} : 9600 {1, 0, 0, 1} : 19200 {1, 0, 1, 0} : 38400
B8	起始符	无	有 (D8124)
B9	终止符	无	有 (D8125)
B10 B11	不可使用		
B12 B13 B14 B15	通信协议	B15 b14 b13 b12 {0, 0, 0, 0} : 三菱 FX2N 协议 (从机) {0, 1, 0, 0} : MODBUS RTU (从机) {1, 0, 0, 0} : MODBUS RTU (主机, IVRD, IVWR 指令) {1, 1, 0, 0} : 自由通信 (RS 指令,用 CCD 校验)	

当 M8120 复位时，执行 RS 时，所给的参数是针对 RS485 口的，当 M8120 置位时，执行 RS 时，所给的参数是针对 RS232 口的。



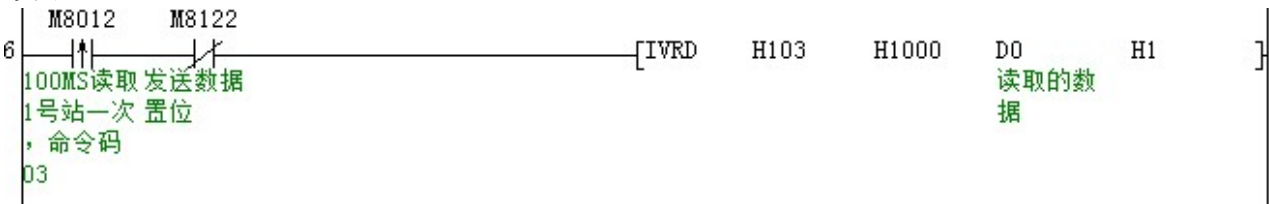
- 数据的传送格式可以通过后面所述的特殊数据寄存器 D8120 设定。RS 指令驱动时即使改变 D8120 的设定，实际上也不接受。
- 在不进行发送的系统中，请将数据发送点数设定为“KO”。或在不在进行接受的系统中，接收点数设定为“KO”。



以 S 指定的元件为起始的 n 点数据,将其各位数据的总和与 CRC 校验数据存储在 D.与 D.+2,D.+3。此例子和校验放在 D0 中，CRC 校验放在 D2，D3 中。

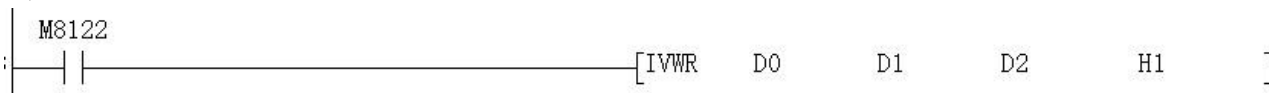
九、与变频或仪表通信:

读取:



该例子第一个参数为 H103,就是读取站号 1,读命令码 03。第 2 个参数为要读取的数据地址，该例读取地址 H1000（十进制地址为 4096），第 3 个参数为接收变频或仪表返回的数据首地址。第 4 个参数为要读取的个数。

写入:



D0 为写入的站号(高 8 位)和命令码(低 8 位),如 D0 的值为 H106,就是站号 1,写单个数据命令码 06。D1 为要写入的数据地址，D2 为写入变频或仪表数据的首地址。第 4 个参数为要写入的 16 位数据个数。写入完毕 M8122 自动复位。

十、高速计数: SPD 指令(支持 X0-5)

	计数器编号	输入端子的分配					
		X00	X01	X02	X03	X04	X05
单相计数器 输入	C235	U/D					
	C236		U/D				
	C237			U/D			
	C238				U/D		
	C239					U/D	
	C240						U/D
带复位的单相	C241	U/D	R				

计数器	C242			U/D	R		
	C243					U/D	R
AB 相计数器	C250	A	B				
	C251			A	B		
带复位的 AB 相计数器	C252	A	B			R	
	C253			A	B		R

十一、高速脉冲输出与脉宽调制：支持 8 路脉冲输出 Y0-7（PLSY，PLSV, PLSR, DRVA, DRVI, ZRN, DSZR, DVIT）或 6 路脉宽调制 Y0-5（PWM），频率 100K。

脉冲	输出脉冲数	输出标记	脉冲禁止	最低输出频率	加减速时间	DSZR, DVIT 方向	DVIT 中断输入 X 地址 0-17	原点回归速度	原点回归爬行速度	ZRN 爬行脉冲数
Y0	D8132	M8147	M8141	D8144	D8145	M8080	D8080	D8220	D8090	D8072
Y1	D8134	M8148	M8142	D8146	D8147	M8081	D8081	D8221	D8091	D8073
Y2	D8136	M8149	M8143	D8148	D8149	M8082	D8082	D8222	D8092	D8074
Y3	D8138	M8150	M8144	D8150	D8151	M8083	D8083	D8223	D8093	D8075
Y4	D8140	M8151	M8145	D8152	D8153	M8084	D8084	D8224	D8094	D8076
Y5	D8142	M8152	M8146	D8154	D8155	M8085	D8085	D8225	D8095	D8077
Y6	D8166	M8153	M8155	D8156	D8157	M8086	D8086	D8226	D8096	D8078
Y7	D8168	M8154	M8156	D8158	D8159	M8087	D8087	D8227	D8097	D8079

十二、中断说明：

1，外中断支持 X0-X5，中断号如下表：

	上升沿	下降沿	中断禁止
X0	I0	I1	M8050
X1	I100	I101	M8051
X2	I200	I201	M8052
X3	I300	I301	M8053
X4	I400	I401	M8054
X5	I500	I501	M8055

2，定时器中断指针为 I600，中断禁止为 M8056。中断时间范围 I601（1MS）-I699（99MS）。

3，计数器中断指针

指针号	中断禁止
I10	M8059
I20	
I30	
I40	
I50	
I60	

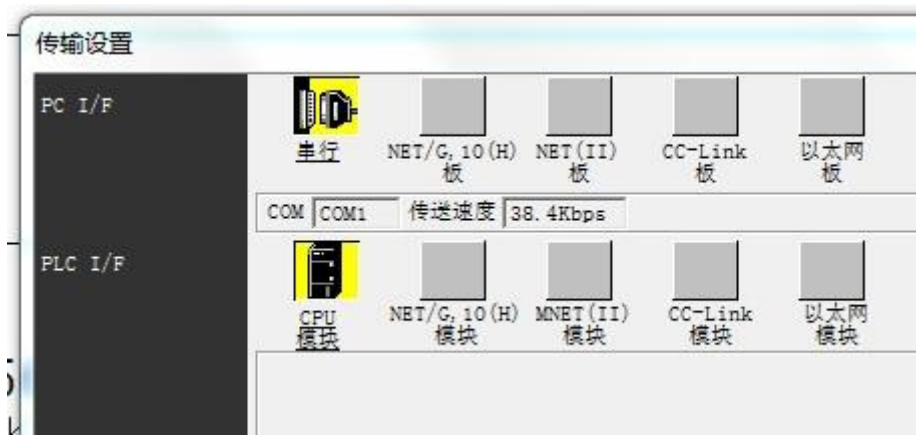
十三、第三方编程软件说明:可以兼容编程软件 GX Developer7.8 或 8.52、8.86 版本，创建新工程:



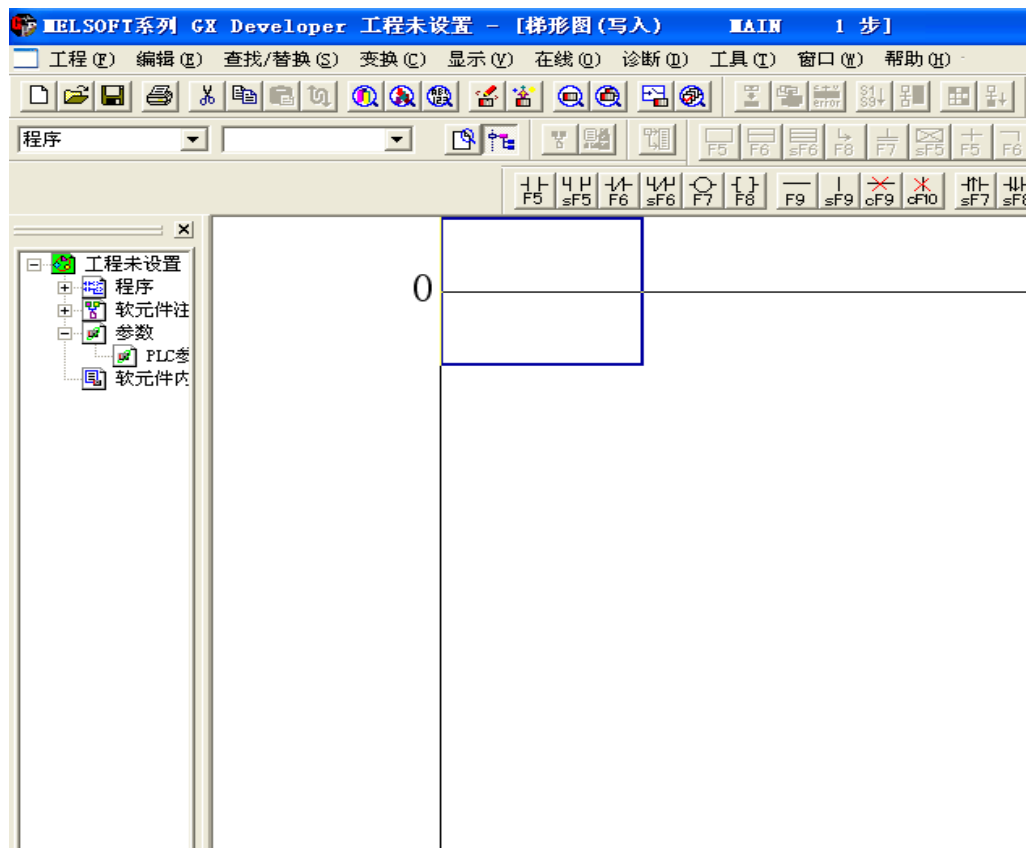
设置程序步为8000步:



在线、传输设置、设定下载的通信口及波特率:



进入梯形图编辑界面，编写你的程序：



下载程序：选择程序，按执行开始下载

