

### **MECHATROLINK-II**

### M24 系列一体式 I/O

用户手册



#### 版权所有 © 南京实点电子科技有限公司 2018。 保留一切权利。

非经本公司书面许可,任何单位和个人不得擅自摘抄、复制本文档内容的部分或全部,并不得以任何形式传播。

#### 商标声明

/ Dot 和其它实点商标均为南京实点电子科技有限公司的商标。

本文档提及的其它所有商标或注册商标,由各自的所有人拥有。

#### 注意

您购买的产品、服务或特性等应受实点公司商业合同和条款的约束,本文档中描述的全部或部分产品、服务或特性可 能不在您的购买或使用范围之内。除非合同另有约定,实点公司对本文档内容不做任何明示或默示的声明或保证。 由于产品版本升级或其他原因,本文档内容会不定期进行更新。除非另有约定,本文档仅作为使用指导,本文档中的 所有陈述、信息和建议不构成任何明示或暗示的担保。

南京实点电子科技有限公司

- 地址: 江苏省南京市雨花经济开发区凤华路 18 号 5 幢 4 楼
- 邮编: 210038
- 电话: 4007788929
- 网址: https://www.solidotech.com/

	目录	
1 产品特	寺点	1
2 命名规	见则	2
2.1	1 常用产品列表	2
2.2	2 命名规则	3
3 产品参	参数	4
3.1	1 通用参数	4
3.2	2 数字量参数	4
3.3	3 公共端扩展模块参数	5
4 面板…		6
5 安装和	和拆卸	9
5.1	1 外形尺寸	9
5.2	2 模块结构说明	
5.3	3 安装和拆卸	
6 接线…		
6.1	1 接线端子及接线说明	
6.2	2 I/O 模块接线图	
6.3	3 公共端扩展模块接线图	
7 使用…		
8 FAO		

#### ▶ ▶ 产品特点

M24 系列一体式 I/O 模块,配置标 准的 MECHATROLINK-II 通讯接 口,是标准 MECHATROLINK-II 从 站设备,可以与多个厂商的 MECHATROLINK-II 网络兼容。



- 标准接口 标准 MECHATROLINK-II 通讯接口
- 集成度高
   可集成数字量、模拟量, I/O型号丰富,可满足不同应用场合需求
   体积小
- 仅 102\*72\*25mm,结构紧凑,占用空间小
- 易诊断
   创新的通道指示灯设计,紧贴通道,通道状态一目了然,检测、维护方便
- 组态简单
   组态、配置简单,检测、维护方便
- 易安装配线
   使用 DIN35mm 标准导轨
   标准通信线缆
   采用插拔式接线端子,配线方便快捷

# **2** 命名规则

#### 2.1 常用产品列表

型号·	产品描述
M24-3200A	32 通道数字量输入,NPN 型
M24-1616A	16 通道数字量输入,16 通道数字量输出,NPN 型
M24-0032A	32 通道数字量输出,NPN 型
XX4 C10_4	公共端扩展模块

#### 2.2 命名规则



#### M24 系列一体式 I/O 常用模块举例: MECHATROLINK-II 总线 16 入 16 出数字量模块

	M	2	4	- ]		1 6	1	6	A
	0	_	0	_	0	4	6	,	6
注释:									
	0	M2		MEC	HATRO	LINK-II 总线			
	0	4		一位	o/I				
	₿	缺省		数字	量模块				
	4	16		16 路	数字量 <sup>4</sup>	谕入			
	6	16		16 路	数字量	俞出			
	6	А		模均	央为 NPM	Ⅰ型			

# **3** 产品参数

#### 3.1 通用参数

接口参数·	
总线协议	MECHATROLINK-II
I/O 站数	≤30
传输速率	10 Mbps
传输字节数	17 byte/32 byte
最大传输距离	50 m
最小站间距	0.5 m
总线接口	MECHATROLINK USB 连接器
技术参数	
电源	18~36 VDC
电气隔离	500 V
重	150 g
尺寸	102 × 72 × 25 mm
工作温度	0~+55℃
存储温度	-20℃~+75℃
相对湿度	95%, 无冷凝
防护等级	IP20

#### 3.2 数字量参数

信号类型		
输入		
	额定电压	24 VDC(±25%)
	信号点数	0、16、32
	信号类型	NPN/ PNP

信号类型		
	"O"信号电压 (PNP)	-3~+3 V
	"1"信号电压 (PNP)	15~30 V
	"0"信号电压 (NPN)	15~30 V
	"1"信号电压 (NPN)	-3~+3 V
	输入滤波	3 ms
	输入电流	4 mA
	隔离方式	光耦隔离
	隔离耐压	500 V
	通道指示灯	绿色 LED 灯
晶体管输出		
	额定电压	24VDC(±25%)
	信 <del>号号</del> 点数	0、16、32
	信号类型	NPN/ PNP
	负载类型	阻性负载、感性负载
	单通道额定电流	Max: 500 mA
	端口防护	过压、过流保护
	隔离方式	光耦隔离
	隔离耐压	500 V
	通道指示灯	绿色 LED 灯

#### 3.3 公共端扩展模块参数

公共端子		
	额定电压	125 VDC/AC 250V
	额定电流	8 A
	公共端数量	4组 (10P/组)

### **4** <sub>面板</sub>

#### 模块面板



波特率旋转拨码功能描述

M24 一体式 IO 模块在 MECHATROLINK-II 网络中作为从站使用,使用前须先设置其在 网络中的传输字节、站号。

传输字节和站号采用旋转拨码开关来设置,具体定义如下: BS 传送字节数设置 采用旋转开关设置,值为:0、1 对应传送字节数:17byte、32byte X16 站号设置高位 采用旋转开关设置,值为:0、1 对应的高位值:0、16 X1 站号设置低位 采用旋转开关设置,设置值为:0一F 对应的低位值:0-15

波特率旋转拨码设置示意图

BS	拨码设置	设置值	传输速率
	÷ (†)	0	17byte
	÷ (5)	1	32byte

#### 站号旋转拨码设置示意图

站号设置	拨码设置	设置值	站号值
X1	个位数拨 码	0~F	× 1
		0	0
	2 3 4 5 6 - 1 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	1	1
	1	1	
	2345 C V V V V V V V V V V V V V V V V V V	E	14
	234561 0 3 45 0 3 67 8 9	F	15
X16	十位数拨 码	0~1	× 16
	÷ 🕀	0	0
	÷ (5)	1	16

备注:

- 1、 工具选用
  - 请选用开口为 2mm 的一字起或者十字起旋转拨码
- 2、传输字节及站号设置务必在断电的情况下设置。在通讯过程中如需要改变传输字节 及站号,新的设置完成后,必须重新上电,新设置才会生效。
- 3、 传输字节及站号设置如超出设置范围, 模块会出现通讯错误、无法连接主站。

#### 指示灯说明

#### 模块正面的左侧区域为指示灯区域,自上向下有 3 个运行指示灯 , 32 路通道信号指示灯, 通过指示灯可以实时查看模块运行及通道的信号状态,具体情况如下表所示:

PWR	绿色	常亮	工作电源正常
		熄灭	产品未上电或电源供电异常
SD	绿色	闪烁	模块工作正常、模块有数据发送
		熄灭	模块工作异常
RD	绿色	闪烁	模块有数据接收
		熄灭	模块异常或站号、传输字节超出范围
输入信号指示灯	绿色	常亮	模块检测通道有信号输入
		熄灭	模块通道无信号输入或信号输入异常
输出信号指示灯	绿色	常亮	模块通道有信号输出
		熄灭	模块通道无信号输出或信号输出异常



安装方式

#### 5.1 外形尺寸

外形规格

#### 备注: DIN 标准导轨采用 35\*7.5\*1.0, 35\*15\*1.0

#### 5.2 模块结构说明



- 电源、通信接口
   旋转拨码开关
- ③ 标识面板
- ④ 系统灯及标识
- ⑤ 输入输出接口
- ⑥ 输入输出信号标识
- ⑦ 输入输出信号指示灯
- ⑧ 导轨卡座
- ⑨ 模块标签
- ⑩ 卡扣

#### 5.3 安装和拆卸



版权所有 © 南京实点电子科技有限公司 2018





4

模块卡扣的上沿对 准导轨上沿,将模 块放入导轨。如图 ③④

3





模块放置如图

将卡扣向导轨方向 推动,听到响声, 完成模块 安装。如 图⑥



为保持模块正常散热,务必将模块垂直安装,确保模块内部气流畅通

## **6** 接线

#### 6.1 接线端子及接线说明

接线端子		
电源端子	极数	3 P
	线径	26~12 AWG 0.2~2.5 mm <sup>2</sup>
信号线端子	极数	20 P
	线径	26~16 AWG 0.2~1.5 mm <sup>2</sup>
总线接口	USB 连接器	MECHATROLINK 专用线缆

#### ● 接线方法

- > 信号及电源端子采用免螺丝设计,线缆的安装拆卸采用一字型螺丝刀(刀头宽度:
   ≤3 mm)即可完成。
- ▶ 推荐剥线长度 10mm。
- > 单股硬导线,剥好对应长度的导线后,下压按钮同时将单股导线插入。
- 多股柔性导线,剥好对应长度的导线后,可以直接连接或者配套使用对应标准规格的冷压端头(管型绝缘端子、如下表),下压按钮同时将线插入。

管型绝缘端头规格表					
规格要求	型号	导线界面积 mm <sup>2</sup>			
A	E0510	0.5			
	E7510	0.75			
L L	E7512				
	E1010	1.0			
	E1012	1.0			
管型绝缘端子 L 的长度为	E1510	1.5			
≥10mm	E1518	с. С. Т. С.			

#### ● 电源接线



使用 DC24V 电源模块,参照 接线方法,根据下图所示电 路,将电源接好。

同时将 PE 可靠接地。

#### 信号及负载电源接线



信号端子接线参照接线说明, 将信号线压入接线端子

负载电源使用 DC24V 电源模 块,参照接线方法,根据右图 所示电路,将电源接好

- 总线连接
  - ▶ 总线电缆

请使用标准的 MECHATROLINK-II 通讯电缆连接,并在总线两端加上终端电阻, 同时将通讯电缆的屏蔽层连接至大地。



▶ 总线线序如下图所示



▶ 终端电阻

MECHATROLINK-II 要求在每个干线的末端安装终端电阻的要求为

- 130 欧姆
- 1% 金属膜
- 1/4 瓦

#### 6.2 I/O 模块接线图







M24-1616A



M24-0032A

#### 6.3 公共端扩展模块接线图

配合本公司 XX4 系列 IO 模块使用,对模块的现场侧的电源、公共端等进行扩展,方便传感器接线,布线更为简洁。

本例以 XX4-1616A、XX4-1616B 两种模块,同时结合现场的两线制及三线制传感器为 例。

XX4-1616A	<b>XX4</b> -C10_4	
DI		
Input 0	COM0 [ ] COM1	
Input 1 1 Input 9	1 1 11	
	2 12	
	3 13	
Input 4		
Input 5	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	
Input 6 6 16 Input E		/
Input 7 7 17 Input F	7 17	
Power +24 V 8 18 Power +2	4V	
Power 0 V	ov   9   19	
Output 0		
Output 1 1 1 1 Output 9	┼┍┍╶┊╹┨╴┨╢	
	2 12	
Output 2 3 13 Output P	3 13	1
Output 5		
Output 6		
Output 7 7 0 0 17 Output F		
Power +24 V 8 18 Power +2	₄ <mark>₩ ☆∱<sup>+</sup> <sup>8</sup> ☆_ ∱ <sup>18</sup> ¦</mark>	
Power 0 V	ov     9] ] <sup>19</sup>	
		+241 2201
	<u>↓ └──── &lt; - </u> <	

两线制传感器 (NPN 型) 接线方式

两线制传感器 (PNP 型) 接线方式



版权所有 © 南京实点电子科技有限公司 2018

#### XX4-1616A XX4-C10 4 DI т <sub>у</sub>, \_ Input 8 сомо Г - -[-COM1 1 2 3 **•**• ີ **11** ເ Input 1 0 11 Input 9 Input 2 2 12 Input A 12 Input 2 2 12 Input A Input 3 3 13 Input B 13 4 Input 3 0 1 Input B Input 4 14 Input C 14 Input 4 <sup>+</sup> <sup>14</sup> Input C Input 5 <sup>5</sup> <sup>15</sup> Input D 15 5 Input 5 5 15 Input D Input 6 6 16 Input E Input 7 7 17 Input F 16 6 17 7 Input 7 ( ) 1' Input F Power +24 V + 18 Power +24 V 18 v au T \_\_\_\_\_ vi 8 9 19 9 19 Power 0 9 19 Power 0 V \_\_\_\_\_ \_\_\_\_Output 8 - - - - -Output 0 сом2 Г сомз Output 0 Output 1 Output 1 14 Output 1 Output 9 Output 2 Output A 2 3 13 Output B 3 Output 3 Output 3 3 13 Output B Output 4 4 14 Output C Output 5 5 15 Output D Output 6 6 16 Output E Output 7 7 17 Output F 14 4 15 5 16 6 17 Output 7 7 17 Output F Power +24 V 8 18 Power +24 V 9 9 19 Power 0 V 7 9 þ 19 \_\_\_\_\_ ¦ 10 † +24V 220V 0V 24V =

#### 三线制传感器 (NPN 型) 接线方式





## <mark>7</mark> <sub>使用</sub>

#### 说明:本说明以 M24-1616A 产品为例,介绍其和运动控制器 MP2300S 的连接及组态操作 流程。

#### 1、设置运动控制器 MP2300S

A、将控制器与远程 IO 模块使用 MECHATROLINK 线缆连接好,在电源 OFF 的状态下,将拨动开关的"INIT"和"CNFG"设置为 ON。

(\*INIT:接通控制器电源后,系统在清除控制器内的所有数据后启动) (\*CNFG:接通控制器电源后,执行自动配置。)



#### B、接通电源 接通电源后,控制器执行自动配置期间,LED 指示灯如下所示发生变化



C、自动配置结束后,将拨动开关恢复到 OFF 状态。



#### 2、运动控制器 MP2300S 与电脑连接

A、将电脑的 IP 地址设置为与控制器同一网段,控制器默认 IP 地址为(192.168.1.1);

B、启动控制器调试软件 MPE720 (本例以 MPE720 Ver.7 版本为例);



C、点击"新建"创建一个工程;

选择存储位置和工程名称,并组态正确的控制器型号,然后点击"创建"(此处以安川运动控制器 MP2300S 为例);

🛄 新建项目						$\times$
保存在(I):	▶ 新建文件夹	ξ v	G 🦻	🖻 🛄 🗸		
快速访问	名称	^		修改日期 2019/10	/30 9:01	è Y
桌面						
库						
山电脑						
<b></b>	<					>
网络	文件名(N):	测试程序		~	们建(C)	
	保存类型(T):	项目文件 (*.YMW7)			取消	
					帮助(H)	
	机型选择 ——					
	系列	MP2000	×			
	机型	MP2300S	<b>1</b>			

D、点击"通信设定"进入通讯设定画面;



通讯设定

🛄 通信设定		×
	请进行通信设置	连接
	通信端口 ETHERNET[1] (IP:192.168.1.2	200) G ~ 设定( <u>S</u> )
	IP读	<u>安定</u> 取消
	【手动设定】 连接目标IP地址	. 1
	副CPU 0:无指定(主CPU)	~ Ping
	选项CPU 0:无指定(基本模块)	→ 端口初始化
	【检索设定】 控制器检索一览 检	
	控制器 通信信息 模块名称 MP2300S 192.168.1.1 / 9999 CONTROLLER N	NAME

- 通信端口选择本机 IP 地址;
- 手动输入连接目标的 IP 地址 (默认 IP 地址 192.168.1.1);
- 点击"检索",搜索网络上连接的控制器;
- 选中与所连接控制器 IP 地址一致的模块信息;
- 点击"连接",尝试将控制器与 PC 连接;

连接成功后,显示 MP720 首页。如下图所示,确认显示"在线"后,连接完成。

MPE720 Ver.7 - [MP	2300S]							– 0 ×
文件 (F) 编辑 (E) 5	显示 (V) 联	机(O) 编译(	C) 调试(D)	窗口(W) 帮	助 (H)			
0 🕏 🖻 🖬 🔁 🐰	, th G 🥻	<u>н</u> ю с	× ₩ 45	1 Q R I	3 66	8 0 1	. Щ. ; D. <> ▶ □ D. D. D. D. D. D. B	
してて開発見		/e /o -o-	29 LINE	小王王・	0 ⇒ 5.	$\leq \leq =$		
		- 	<u>.</u>					
III 在線 MP23005		- <b>-</b>					ETHERNET[1] IP1	92.168.1.1 CPU-RUN → P
安装程序设计监视	传送 实用	程序						
10×10 10 17 107 9 10 10 10								
桃形因 ▼ ₽ ×	Start						<b>▼</b> ×	税形図命令 <b>▼ <sup>4</sup> ×</b>
🛃 🖶 🗈	🖏 குர 🔛	My Tool						RELAY
程序			0a			-		+ MATH
ella[MP2300S]	10	•	6	Here	4	•		+ LOGIC
*回高速	编数/数件	Para	日历时间常常	******	##X19	就電行		
10回低速		-	[Hest]	1				+ MOVE
	123			<u>i</u>	5	5		+ DDC
●□ 函数	输出行监视	除害族能表	象建物炸图程序	打开器炸医程序	新建动动程序	打开地响程序		+ TABLE
				-	-	-		* SYSTEM
	E	<u>10</u>	1	Ø	R	5		+ ROBOT SYSTEM
	8.221	教道2		派行教育重新	系统论定	**		ROBOT CONFIGURATION
	_							+ ROBOT MOTION
	A)	≫3	생		$d\mathbf{i}_{\mathbf{k}}$	H.		+ MOTION
	RYARIA	221	记录2	FTP客户端说定	拳护皇夜	度日来		an e Proditam
		_			_			
🗒 權 🖬 🖂 🖽 🛒								🖥 梯形图命令 🗹 変量
Ready							(D RUN)	ALM PONING CAP NUM SCRL

\*通过显示颜色了解连接状态:

- 绿色=联机状态
- 红色=发生通信故障
- 蓝色=CPU 停止

灰色=脱机状态

#### 3、模块配置

A、在首页中点击"模块构成定义"进入模块构成画面。单击"SVB"模块左侧的"+" 按钮展开模块,此时如果控制器与各模块的连接正常的话展开后画面如下(如不显示 模块信息,可点击工具栏上的"所有模块"按钮执行自动配置,自动读取在线的模 块)

(日本)         (日 (日本)         (日 (1 (1 (1 (1 (1 (1 (1 (1 (1 (1 (1 (1 (1	川 联机 MP2300S	D.\资料	按川新建文件	表1测试程序.YMW7						ETHERNET	11P192.16	11 CPU-RUN	
工作区         ● ×         単次や成         単次や成         単数           「日本         「大田 屋 作井 阪西 国 協振 国 公金 単和 工作 法 (1)(201 万万人 日本)(201 万万万万万円 日本)(201 万万万万万円 日本)(201 万万万万万円 日本)(201 万万万万万円 日本)(201 757万万円 日本)(201 7577万円 日本)(201 7577万円 日本)(201 7577万円 日本)(201 75777万円 日本)(201 75777万円 日本)(201 75777万円 日本)(201 75777万円 日本)(201 75777万円 日本)(201 7577770 日本)(201 757770 日本)(201 7577770 日本)(201 7577770 日本)(201	- X B B												
国家         日本         日	L作区	ą ×	模块构成										_ 8
● (日本)         ● (1 - (1 - (1 - (1 - (1 - (1 - (1 - (1	1 题 测试程序	^	文件 圖 保	存至项目 🔡 编辑 🏥 设定 🖉	联机 10读取 10 写入    自动	電畫 個所有模块	1 指定!	·探块    卡非	a III 输出了	Excel文件			
構成         構成         助能積於/子站         状态         开头         占負款         送助算存書           1	□ [[[] [MP2300S] :		<				-	线路/轴/	Hetable		输入机		(输出)
100         100 </td <td>111 模块构成</td> <td></td> <td>编辑</td> <td>模块</td> <td>功能模块/子站</td> <td>状态</td> <td></td> <td>开头</td> <td>占有数</td> <td>运动寄存器</td> <td>Disabled</td> <td>起始~结束</td> <td>大小</td>	111 模块构成		编辑	模块	功能模块/子站	状态		开头	占有数	运动寄存器	Disabled	起始~结束	大小
構成         読金         読			编辑	01 [MP2300S] :									
	国定参数		<u> </u>		01 CPU	运行中			[ '				
Companyee     Companye	■ 改正参数 □ 监視参数		版本				0	48.92.1	+		□输入	2000 0755141	
1 小日 SVB 法行     1 の の の の の の の の の の の の の の の の の	12 何服参数		1 1		00 010/EA	12 to the	55	玩胎1	1		□輸出	0000~07FF[H]	2048
	同服监视		4 I I		03 E SVB	运行中	-	线路1	1	8000~87FF[H]	□ 输入	0800~0BFF[H]	1024
1001・MP23005(活作中)         01日うい(1000-000000000000000000000000000000000	■ 同服陶盤 ■ ■ 容頻器		1 1								日朝山	0800~0800[H]	1
02 - UNDEFINED -	#1+ (C.d. +) (B.(Foll@ab))() ?		4 1	00 (II) MP2300S[运行中]	01 🔁 Wild Card IO(*****1/O)	• 正常		01			□輸出	0801~0801[H]	1
01 - UNDEFINED -	」活择炮力操TFX1家は3次m	•	1 1		02 UNDEFINED								
21 + 201+年代の特徴 (日 SVR 送行中 電 (第2 1 8000-0FFFF1	スマロテキ仲田紬		1 1		03 UNDEFINED								
ря мехеситон 3817Ф 000-0037Р4 6	1 Alert A Brown		1 1		04 1 SVR	运行中	-	线路2	1	8800~8FFF[H]			
		- y	1 I			运行由						0C00~0C3F(H)	64
01 UNDEFINED{}		J'	4 I		00 MEREOUTON	And the second s					_	0000 0000	v.
		P	4 I	01 UNDEFINED[]		<u></u>			-				
		J'	4 I										
		_	4 1										
		/	1 P										

① 双击"SVB"模块进入详细定义画面, "参数设定"栏为系统自动配置, 如无需要可 地更改:

#### 不做更改:

详细定义 - [MECHATROLI	NK]			×
文件 (F) 编辑 (E) 显示	⊼ (V)			
PT#: 1 IP#:192.168.1.1 CPU#: 1		线路#01	00800-00BFF	
参数设定 链接分配 I/O映象	♀│状态 │			^
通信方式	MECHATROLINK-II(32字节模式) ▼			
主站/子站	主站 ▼			
本地站地址	0			
传输速度	10Mbps 💌			
传输字节数	31Byte			
通信周期	0.5ms 💌			
SigmaWin	使用			
重试站数(信息)	1 •			
子站站数	3 💌			
子站同步功能	无效			
				¥
再月元邦助 法位下[[1]				
安亚小帝助,请按下[F1]。				

② 点击"链接分配"可重新设定 IO 字的起始地址,也可用系统自动分配的地址:

25

详细定义 - [MECHATROLINK]

× 文件 (E) 编辑 (E) 显示 (⊻) PT#:1 IP#:192.168.1.1 CPU#: 1 线路#01 00800-00BFF 参数设定 链接分配 1/O映象 状态 | ST# 类型 站名称(注释) 01 \*\*\*\*\*I/O 02 03 \*\*\*\*\*I/O

要显示帮助,请按下[F1]。

- ③ 设定完成后点击左上角"文件"-"保存并写入";
- ④ 退出"详细定义"画面,写入并保存至项目

横曲	市能請快/工社	14本		线路/轴划	包址	设动客方哭	输入物	俞出寄存器(输入	/输出
1兵小(	初胞膜状/于如	1/1-10		开头	占有数	)(54)) 6) 17 68	Disabled	起始 〜 结束	5
01 [MP2300S] :									
	01 CPU	运行中							
	02 218IFA	运行中	**	线路1	1		<ul> <li>□ 输入</li> <li>□ 输出</li> </ul>	0000~07FF[H]	
	03 🖃 SVB	运行中	-	线路1	1	8000~87FF[H]	<ul> <li>□ 输入</li> <li>□ 输出</li> </ul>	0800~0BFF[H]	
00 ● MP2300S[运行中]	01 🕑 Wild Card IO(*****1/O)	● 正常		01			<ul> <li>□ 输入</li> <li>□ 输出</li> </ul>	0800 ~ 0800[H] 0801 ~ 0801[H]	
	02 UNDEFINED								
	03 UNDEFINED								
	04 🗄 SVR	运行中	-	线路2	1	8800~8FFF[H]			
	05 M-EXECUTOR	运行中						0C00~0C3F[H]	
01 UNDEFINED[]									

B、 返回 MPE720 Ver.7 主画面,右击"高速",选择"新建",新建一个梯形图程 序:

	Start H: 主程序			TX I	₩
日子 日子 第1式目子 [M9220 ● 体先別日子 日子:1:日子:1:		● 新建田序 田市 田市 田市 田市 田市 田市 田市 田市 田市 田市 田市 田			<ul> <li>(朝) 約</li> <li>(朝) 約</li> <li>(新) 第</li> <l< th=""></l<></ul>
		OK Rid	<< 详書 (D)		



## 8 FAQ

暂无