

M系列 运动控制器

M212

EtherCAT

硬件手册



※ 目录

前言	5
阅读对象	5
关联手册	5
安全注意事项	5
安全图标	5
安全规则	5
安全要点	6
版本信息确认	7
硬件版本	7
软件版本	8
手册版本修订记录	8
术语说明	9
版权声明	9
第 1 章 M系列控制器概要	10
1.1 产品特点及主要功能说明	11
1.1.1 硬件特点	11
1.2 M系列控制器定义	11
1.3 控制器概要	12
1.3.1 系统构成	12
1.3.2 软件描述	12
第 2 章 CPU单元型号及部件说明	14
2.1 产品型号	15
2.2 基本构成	16
2.2.1 CPU各单元部分名称和功能	16
2.2.2 指示灯说明	17
2.2.3 扩展卡	17
2.2.4 Type-C接口	18
2.2.5 SD卡	18
2.2.6 扩展模块	18
第 3 章 产品规格介绍	21

3.1	一般规格	22
3.2	电气规格	22
3.3	性能规格	23
3.4	IO规格	24
3.4.1	控制器端子配置	24
3.4.2	输入/输出端子说明	24
3.4.3	通用IO输入输出	24
3.4.4	高速输入输出	25
3.5	通讯规格	28
3.5.1	EtherCAT规格	28
3.5.2	以太网规格	28
3.5.3	RS485规格	28
3.5.4	CAN规格	28
第4章 软件配置及使用步骤		29
4.1	软件使用步骤	30
第5章 安装和配线		31
5.1	安装及拆卸	32
5.1.1	控制柜拆装	32
5.1.2	导轨拆装	32
5.1.3	端子拆装	32
5.1.4	电池拆装	32
5.1.5	扩展卡拆装	33
5.1.6	线缆拆装	33
5.2	配线	34
5.2.1	控制器端子配置	34
5.2.2	电源配线	34
5.2.3	接地	34
5.2.4	IO配线	35
5.2.5	通讯配线	35
5.2.6	安装及线径说明	36
5.3	产品尺寸	37
5.3.1	CPU单元尺寸	37
5.3.2	扩展模块尺寸	38
第6章 通讯		39
6.1	装置与Modbus地址	41
6.1.1	装置名称与范围	41
6.1.2	装置对应的Modbus地址	42
6.2	EtherCAT通讯	43
6.2.1	EtherCAT通讯接口引脚定义	43

6.2.2	EtherCAT通讯口功能说明.....	43
6.2.3	EtherCAT网络连接.....	43
6.2.4	EtherCAT通讯距离.....	43
6.3	EtherNet通讯.....	44
6.3.1	EtherNet通讯接口引脚定义.....	44
6.3.2	EtherNet通讯接口功能说明.....	44
6.3.3	EtherNet通讯接口用Modbus TCP协议支持的功能码和异常回应码.....	44
6.3.4	EtherNet通讯接口网络连接.....	45
6.4	CAN通讯.....	45
6.4.1	CAN通讯接口引脚定义.....	45
6.4.2	CANopen通讯接口的PDO映射.....	46
6.4.3	CANopen总线硬件连接.....	46
6.4.4	CANopen总线网络拓扑架构.....	47
6.4.5	CANopen通讯接口通讯速率与通讯距离.....	47
6.5	RS485通讯.....	47
6.5.1	RS485通讯接口引脚定义.....	47
6.5.2	RS485通讯接口功能说明.....	48
6.5.3	RS485总线网络拓扑架构.....	48
6.5.4	RS485支持的通讯格式.....	48
6.5.5	RS485支持的功能码和异常回应码.....	49
6.6	RS232通讯.....	49
6.6.1	RS232通讯接口引脚定义.....	49
6.6.2	RS232通讯接口功能说明.....	50
6.6.3	RS232总线网络拓扑架构.....	50
6.6.4	RS232支持的通讯格式.....	50
6.6.5	RS232支持的功能码和异常回应码.....	50

※ 前言

感谢您购买并使用禾川科技股份有限公司自主研发、生产的 M212 系列控制器产品。

M212 系列控制器是禾川自主研发、生产的一款简单易用、功能丰富，性能优越的 EtherCAT 总线型 + 脉冲型控制器。M212 系列控制器同时具备可编程逻辑控制器（PLC）和运动控制功能。本体自带一路 EtherCAT 总线接口，支持 8 个总线轴；本体自带输入 / 输出点和多种通讯接口；本体输入 / 输出点支持高速输入输出，最大可达 8 路高速输出和 4 路高速输入；右侧支持扩展 16 个 IO 模块。

本手册主要针对表格中产品进行说明：

名称	型号	IO数量	简要说明
M 系列 CPU 单元	HCM212-32MT4-A	18 点输入 14 点输出	200kHz 脉冲输出 *4，200kHz 高速计数 *2，EtherCAT 总线轴 *8，18 输入 14 输出，EtherNet*1，CAN*1，RS485*2，USB*1，1 个选配卡 ,SD 卡 *1，右侧支持扩展 16 个模块
	HCM212-60MT8-A	36 点输入 24 点输出	200kHz 脉冲输出 *8，200kHz 高速计数 *4，EtherCAT 总线轴 *8，36 输入 24 输出，EtherNet*1，CAN*1，RS485*2，USB*1，1 个选配卡，SD 卡 *1，右侧支持扩展 16 个模块

阅读对象

购买或使用禾川 M212 系列运动控制器的用户, 可以参考本手册进行配线、安装、诊断和后期维护等工作, 需要用户具备一定的电气和自动化知识基础。

本手册记载了使用禾川 M212 系列运动控制器所必须的信息, 请在使用前仔细阅读本手册, 同时在充分注意安全的前提下正确操作。

关联手册

本手册各产品的部分规格或限制事项可能在其他手册中有记载, 详细情况如下表所示:

名称	主要内容
《M200 系列 CPU 单元通用安装使用说明书》	安装使用说明书
《M 系列控制器 _ 基础逻辑指令手册》	指令手册
《M 系列控制器 _ 运动控制指令手册》	指令手册
《M 系列运动控制器 _ 通讯指令篇》	指令手册

※ 安全注意事项

安全图标

为了安全使用本产品, 本手册使用下列图标及图标说明注意事项。此处记载的注意事项均为与安全有重大相关的内容。请务必遵守。标识及其含义如下。

危险 	操作不当可能会导致操作人员轻度、中度受伤，严重时可致重伤或死亡。此外还有可能引发重大财产损失。
警告 	操作不当可能会导致操作人员遭受轻度、中度伤害，也有可能造成设备损坏等物质损失。
注意 	操作不当可能会导致操作人员遭受轻伤，也可能造成设备损坏等物质损失。
NOTE	操作不当可能造成环境 / 设备损坏或者数据丢失。

安全规则

启动养护时的注意事项

危险

- 请不要触摸处于通电状态的端子。有触电的危险，也有可能造成误动作。
- 在对模块或端子进行清洁或接线时请务必将电源从外部全相切断之后再进行操作。
- 在通电状态下进行操作的话，有触电的危险。
- 对于运行中的程序变更、强制输出、RUN、STOP等操作请在熟悉本手册并确认安全之后进行对运行中的设备进行程序变更、强制输出、运行、停止等操作，操作错误有可能导致机械损坏或发生事故。

启动、维护保养时的注意事项

注意

- 请勿对模块进行分解、改造等动作，否则可能造成故障，误动作及火灾。
- 关于设备维修，请咨询禾川科技股份有限公司。
- 请在断开电源后进行设备线缆的拆装，否则可能造成模块故障及误动作。
- 请务必在电源断开后进行以下设备的拆装，否则有可能造成模块故障或误动作：
 - 外围设备、显示模块、功能扩展
 - 扩展模块、特殊适配器
 - 电池、供电端子、存储卡

废弃时的注意事项

注意

- 废弃产品时，请作为工业废品处理，对电池进行废弃处理，请按照各地区指定的法律单独处理。

运输、保管时的注意事项

注意

- 由于设备属于精密设备，因此运输过程中请避免使其遭受超过3.1节中记载的一般规格值的冲击。否则，很可能成为造成设备故障的原因，运输之后，请对设备进行动作确认。

安全要点

运输和分解

- 运输单元时，请使用专用包装箱。此外，请注意切勿在运输过程中对单元施加过大的振动或冲击。
- 请勿对本产品进行分解、修理或改装。否则可能导致故障或起火。
- 请勿使产品掉落，或对其施加异常振动和冲击。否则可能导致产品故障、烧毁。

安装时

- 单元组装时，请务必切断电源。若不断开电源，可能导致单元误动作或破损。
- 连接电源单元、控制器、I/O单元时，确保单元之间的连接器咬合。

配线时

- 请按照本手册中的指定步骤正确配线。
- 在接通电源前，应仔细检查所有的配线及开关等的设定。
- 端子的配线请用本手册中记载的方法进行。
- 进行配线时，请使用正确的配线部件、配线工具。否则可能导致电缆脱落、短路或断线。
- 请选择合适的线缆进行配线工作，详细信息请参考5.2节，请勿强行扭曲或拉拽电缆。

电源设计时

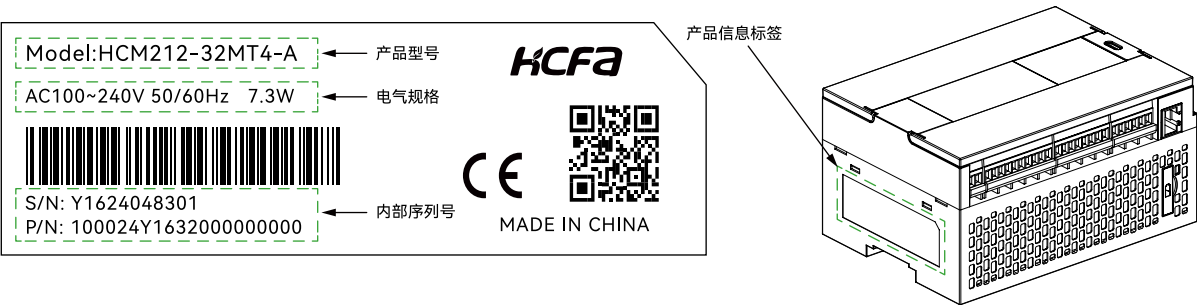
- 选择外部电源时，应考虑本手册中记载的电源容量、接通电流时的浪涌电流，选择有足够余量的电源。否则可能导致外部电源无法启动或电源电压不稳定，引起误动作。
- 所用 IO 电源的容量请在单元的规格范围内使用。
- 请勿向输入单元施加超过额定值的电压。
- 请勿在输出单元或从站上施加超过额定值的电压或负载。
- 接通电源时可能产生浪涌电流。选择外部回路的保险丝、断路器时，请考虑熔断特性和上述内容，设计时留出足够的余量。
- 关于浪涌电流规格，请参考本手册。

※ 版本信息确认

M212 系列的各单元及各从站的硬件或软件按照硬件修订版本或单元版本等编号管理。硬件或软件发生规格变更后，硬件修订版本或单元版本都会更新。因此，即使是同一型号的单元或从站，若硬件修订版本或单元版本不同，配备的功能或性能可能不同。

硬件版本

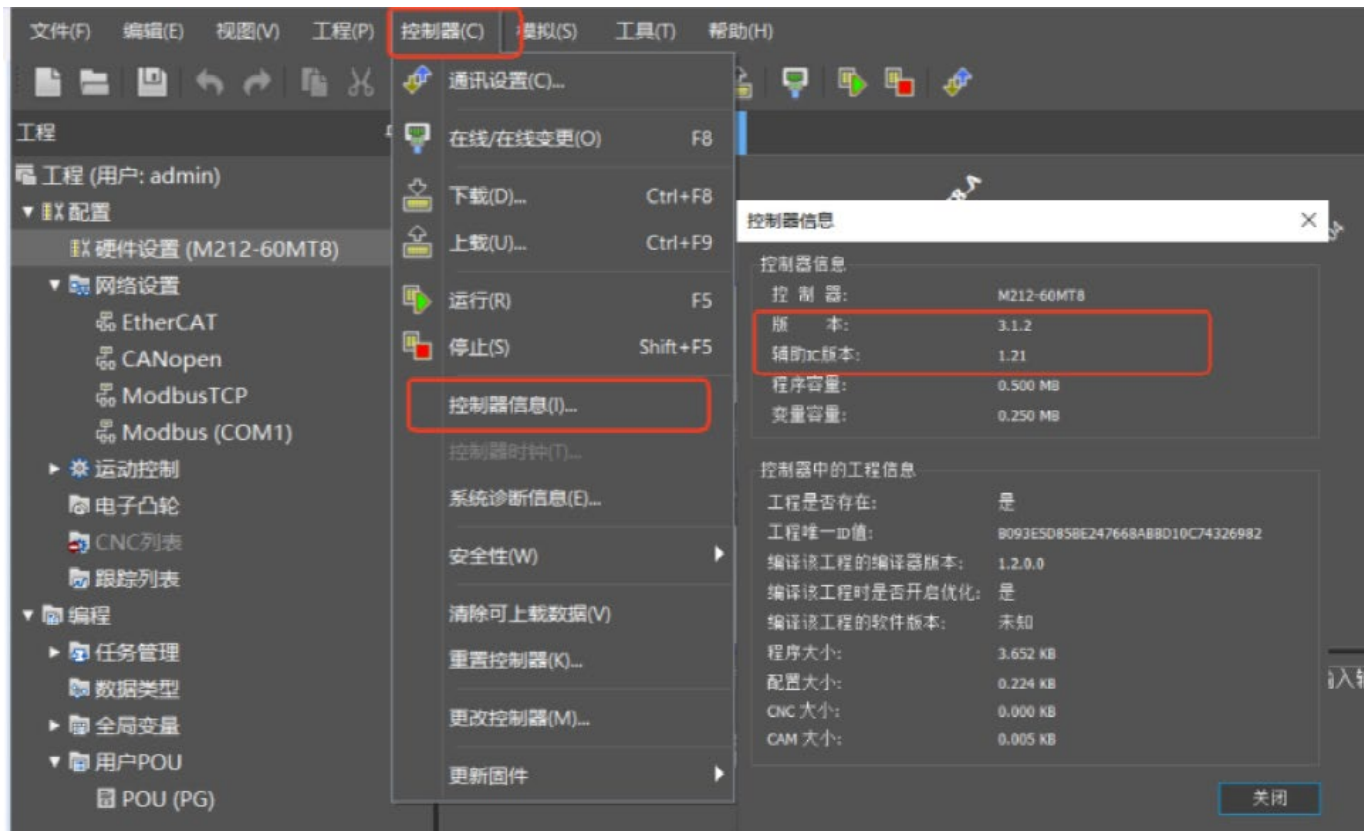
可通过产品侧面标签的信息标签确认版本。
M212 系列 CPU 单元 HCM212 - □□ MT □ - A 的识别信息标签如下图所示。



项目	说明
产品信息标签	描述当前产品型号、功率等产品基本信息
产品型号	显示该产品型号
电气规格	显示该产品的额定电压及频率，正常工作所需消耗功率
内部序列号	显示该产品内部序列号 P/N 前四位数字代表产品的硬件版本与固件版本

软件版本

选择工程栏中的【控制器】→【控制器信息】，在弹窗中的【控制器信息】中可查看软件版本。



手册版本修订记录

版本号	更新说明
V1.0	初版制作

※ 术语说明

术语	说明
CPU 单元	自动化控制器的控制中心。进行任务的执行、各单元和从站的 I/O 刷新等。M212 系列中，为 HCM212 - □□ MT □ - A。
轴	运动控制功能模块中的功能单位。分配外部伺服驱动的的驱动机构、编码器输入的检测机构等。
上载	从控制器向 Sysctrl Studio 传送数据。
下载	从 Sysctrl Studio 向控制器传送数据。
运动控制指令	执行运动控制功能所需的运动控制定义指令。运动控制指令中，包括以 PLCopen 的运动控制用功能块为标准的指令和运动控制功能模块独立的指令。

※ 版权声明

- 严禁擅自对本手册的部分或全部内容进行印刷、复制或转载。
- 因产品改良的关系，本手册记载的产品规格等可能会变更，恕不事先通知。
- 本手册内容力求尽善尽美，如有不明或错误之处等，烦请联系400@hcfa.cn。届时，请一并告知卷首记载的手册编号。

第 1 章 M系列控制器概要

1.1	产品特点及主要功能说明.....	11
1.1.1	硬件特点.....	11
1.2	M系列控制器定义.....	11
1.3	控制器概要.....	12
1.3.1	系统构成.....	12
1.3.2	软件描述.....	12

1.1 产品特点及主要功能说明

1.1.1 硬件特点

型号	IO数量	EtherCAT总线轴数量	脉冲轴数量	通讯接口			
				以太网接口	串口	CAN	USB
HCM212-32MT4-A	18 点输入 14 点输出	8 轴	4 轴	1 路	2*RS485	1 路	1 路
HCM212-60MT8-A	36 点输入 24 点输出	8 轴	8 轴				

1.2 M系列控制器定义

M212 系列控制器是禾川自主研发、生产的一款简单易用、功能丰富，性能优越的 EtherCAT 总线型 + 脉冲型控制器。M212 系列控制器同时具备可编程逻辑控制器（PLC）和运动控制功能。本体自带一路 EtherCAT 总线接口，支持 8 个总线轴本体；自带输入输出点和多种通讯接口。本体输入 / 输出点支持高速输入 / 输出，最多可达 8 路高速输出和 4 路高速输入；所有机型标配以太网、USB、RS485、CAN 通讯接口，可通过扩展卡扩展 RS485、RS232 等通讯接口，右侧支持扩展 16 个 IO 模块。

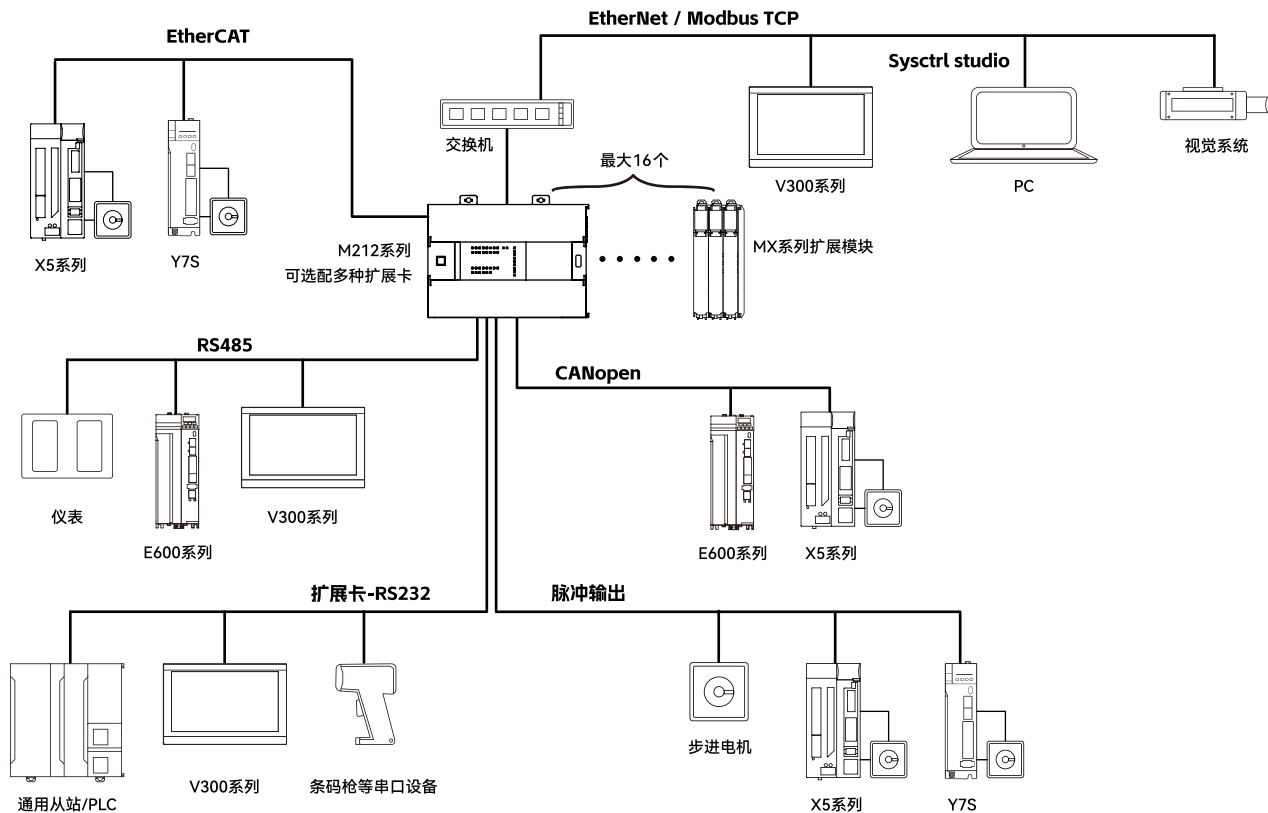
M212 系列控制器具有包含以太网、USB、RS485、CAN 在内的多种通讯接口。其中 RS485 接口支持 Modbus 协议和自定义协议；以太网接口支持 Modbus TCP、Socket 等多种协议；CAN 通讯接口支持 CANopen DS301 V4.02 协议，支持作为主站或从站。

M212 系列控制器提供了丰富易用的运动控制功能，以遵循国际组织 PLCopen 定义的标准运动指令为基础，支持原点回归、定位、速度等单轴指令，支持电子齿轮，支持电子凸轮、旋切、轴组等多轴指令，可广泛用于包装、木工、绕线、线切割等自动控制领域。

1.3 控制器概要

1.3.1 系统构成

以下为 M212 系列控制器系统拓扑。



1.3.2 软件描述

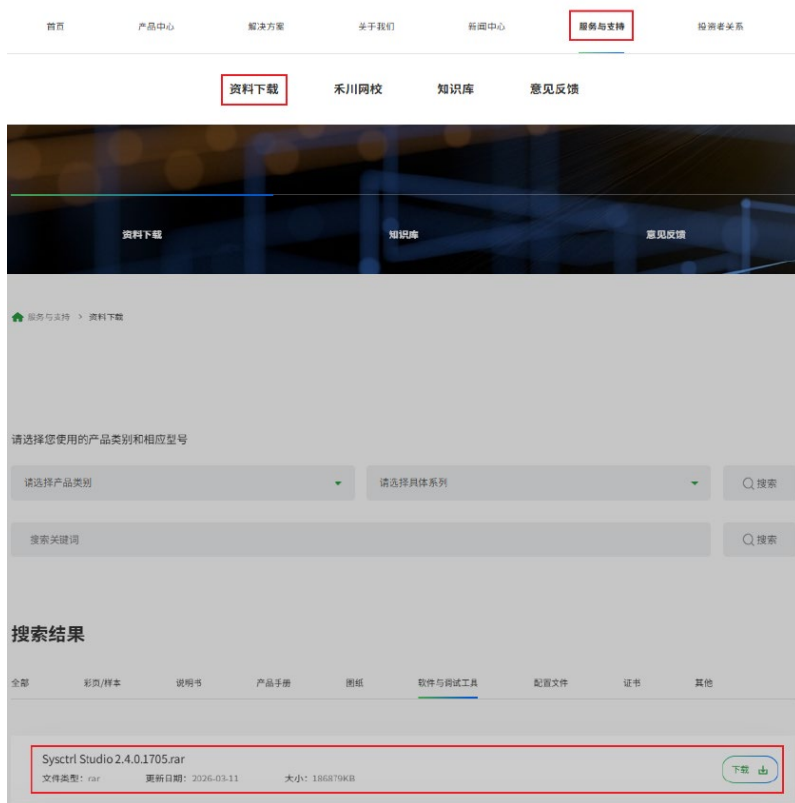
◆ 支持的连接方式

项目		说明
USB	数量	1 路 USB2.0 Type-C
	支持功能	程序上下载、软件监控调试、固件升级等
EtherNet	数量	1 路
	支持功能	软件监控调试、程序上下载

◆ 软件下载

M212 系列控制器使用 Sysctrl Studio 软件进行调试，软件下载需登录浙江禾川科技股份有限公司官网：

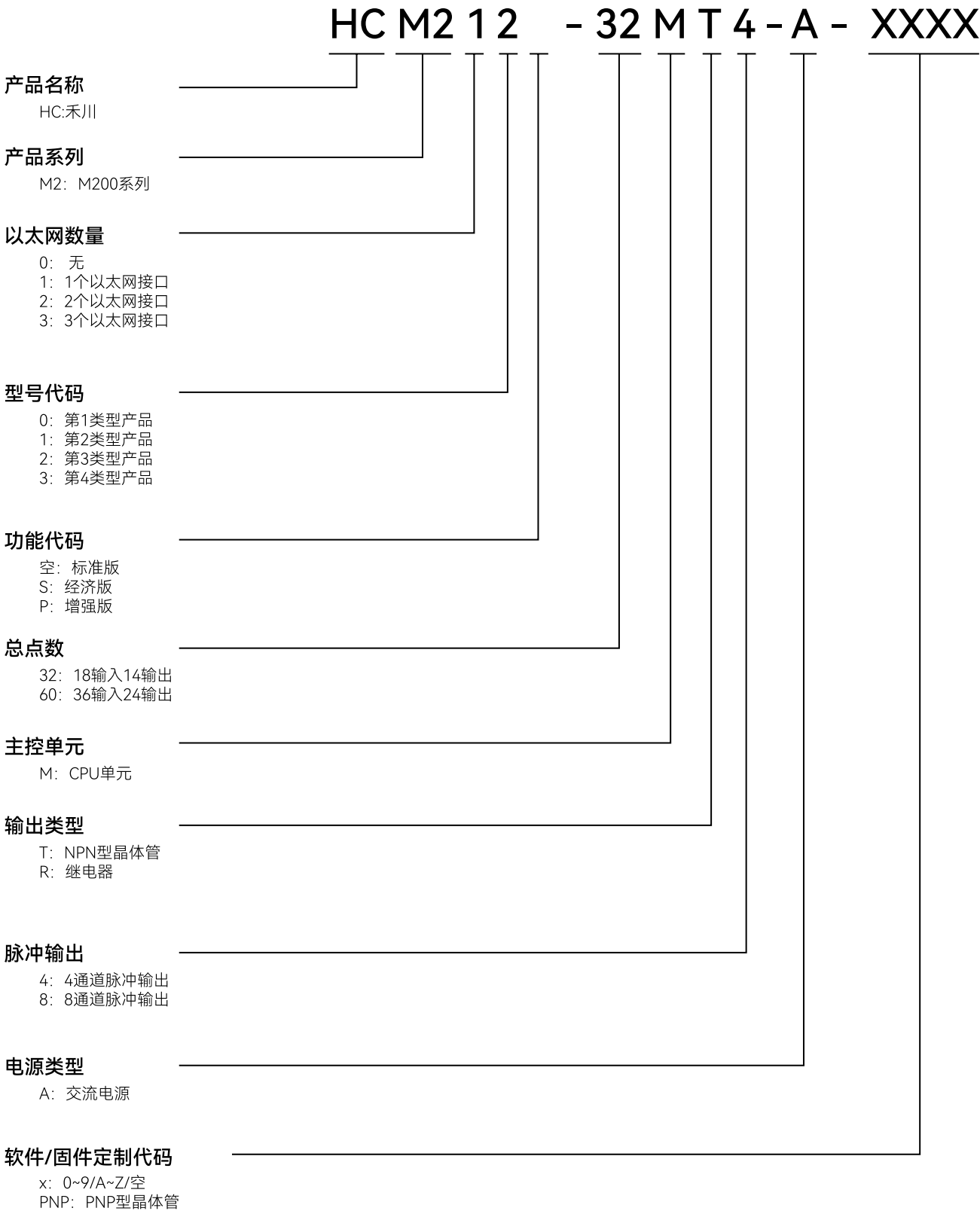
<https://www.hcfa.cn>， 点击页面上方【服务与支持】→【资料下载】， 在跳转页面的上方点击【软件与调试】→【Sysctrl Studio】→【下载】。



第 2 章 CPU单元型号及部件说明

2.1	产品型号	15
2.2	基本构成	16
2.2.1	CPU各单元部分名称和功能	16
2.2.2	指示灯说明	17
2.2.3	扩展卡	17
2.2.4	Type-C接口	18
2.2.5	SD卡	18
2.2.6	扩展模块	18

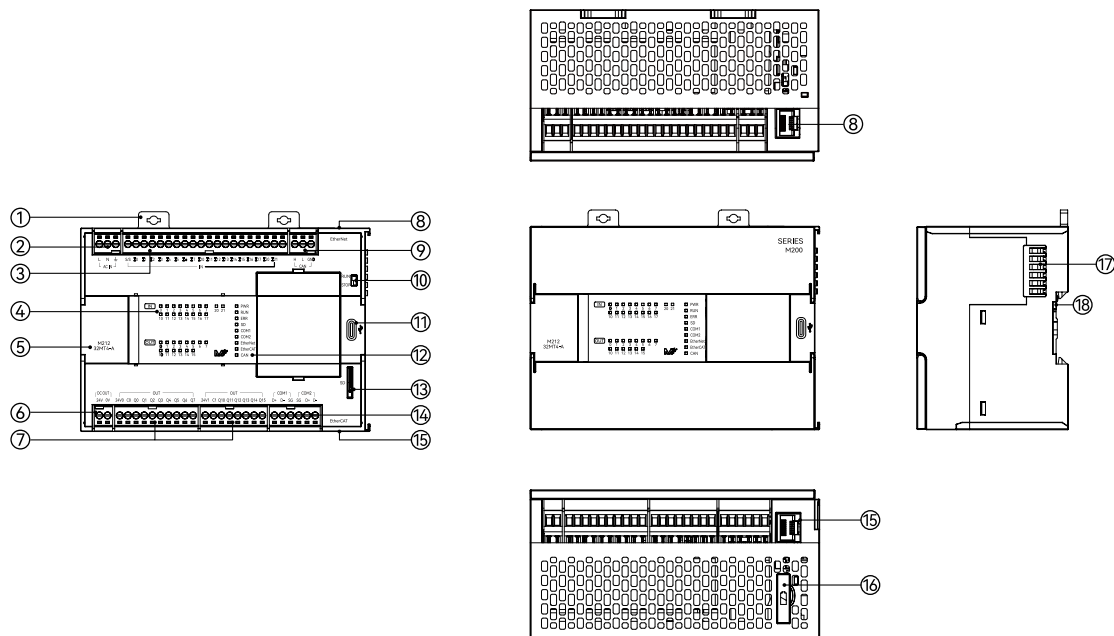
2.1 产品型号



2.2 基本构成

2.2.1 CPU各单元部分名称和功能

◆ M212 CPU单元

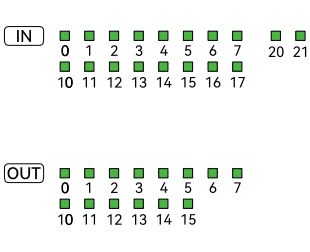
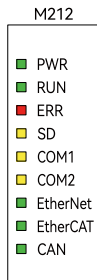


编号	名称	功能
(1)	双向联动卡扣	固定控制器在 DIN 导轨上
(2)	交流电源输入端子	供电电源端子
(3)	输入端子	数字量输入点及公共端端子
(4)	通道状态指示灯	指示当前通道状态
(5)	产品名称	产品型号
(6)	直流 24V 电源输出端子	DC24V 对外供电接口
(7)	输出端子	数字量输出点及公共端端子
(8)	EtherNet 通讯接口	百兆以太网口，支持 Modbus TCP、Socket 自由协议 默认 IPV4: 192.168.1.8 子网掩码: 255.255.255.0
(9)	CAN 通讯接口	支持 CANopen 主站或从站
(10)	RUN/STOP 开关	启动或停止控制器各程序运行，拨向 RUN 为启动，拨向 STOP 为停止
(11)	Type-C 接口	USB 2.0 接口，支持连接上位机后进行用户程序下载、软件监控调试、固件升级等
(12)	系统状态指示灯	显示控制器系统运行状态
(13)	SD 卡卡槽 *	装载 SD 卡（SD 卡需要客户自行选购）
(14)	RS485 通讯接口	支持 Modbus 主站或从站，支持自定义通讯协议
(15)	EtherCAT 通讯接口	百兆以太网口，支持 EtherCAT 主站
(16)	电池仓	存放 RTC（万年历）电池
(17)	扩展模块连接接口	主机和 IO 模块通讯及供电接口，不支持热插拔
(18)	接地弹片	功能性接地（FE）

* 注：暂不支持。

2.2.2 指示灯说明

丝印	指示灯含义	颜色	状态		功能
PWR	电源	绿色		熄灭	电源未接通
				常亮	电源接通
RUN	运行	绿色		熄灭	停止状态
				常亮	正常运行
ERR	系统故障	红色		熄灭	无故障发生
				常亮	发生故障
SD*	SD 卡状态	黄色		熄灭	未插入 SD 卡
				闪烁	正在读写 SD 卡
				常亮	已插入 SD 卡但未进行读写
COM1	RS485 通讯	黄色		熄灭	未发送数据
COM2				闪烁	正在发送数据给其他设备
EtherNet	通讯	绿色		熄灭	未建立物理连接
EtherCAT				闪烁	建立物理连接且有通讯数据
				常亮	建立物理连接但无通讯数据
CAN	通讯	绿色		单闪	CAN 总线处于停止状态
				闪烁	CAN 总线处于预运行状态
				常亮	与其他 CAN 站点通讯正常，处于运行状态
		红色		熄灭	CAN 总线无错误
				单闪	CAN 总线错误超出警戒值
				双闪	从站掉线
				常亮	CAN 总线错误过多，无法通讯
HCM212-32MT4-A					
IN N (0~7,10~17,20~21)	输入	绿色		熄灭	输入通道 N 未检测到输入信号
			常亮	输入通道 N 检测到输入信号	
OUT N (0~7, 10~15)	输出	绿色		熄灭	输出通道 N 无信号输出
			常亮	输出通道 N 有信号输出	
HCM212-60MT8-A					
IN N (0~7,10~17,20~27,30~37,40~43)	输入	绿色		熄灭	输入通道 N 未检测到输入信号
			常亮	输入通道 N 检测到输入信号	
OUT N (0~7, 10~17, 20~27)	输出	绿色		熄灭	输出通道 N 无信号输出
			常亮	输出通道 N 有信号输出	



* 注：暂不支持。

2.2.3 扩展卡

项目		规格
支持数量		1
扩展卡型号	RS232 串口通讯 * ¹	HCMXB-2RS232-200-BD
	RS485 串口通讯 * ²	HCMXB-2RS485-200-BD
	数字量输入	HCMXB-ID04-200-BD
	数字量输出	HCMXB-OD04-200-BD、HCMXB-OD04-200-BD-PNP
	模拟量混合	HCMXB-MA03-200-BD

* 注：1.RS232 串口通讯详见 6.6 RS232 通讯。

2.RS485 串口通讯详见 6.5 RS485 通讯。

2.2.4 Type-C接口

项目	规格
接口数量	1 路
USB 版本	USB2.0
支持功能	程序上下载、软件监控调试、固件升级

2.2.5 SD卡

项目	规格	
SD 卡种类	SD	SDHC
SD 卡容量	0~2GB	4GB~32GB
SD 卡文件格式	FAT/FAT32	FAT32
功能	保留，后续支持	

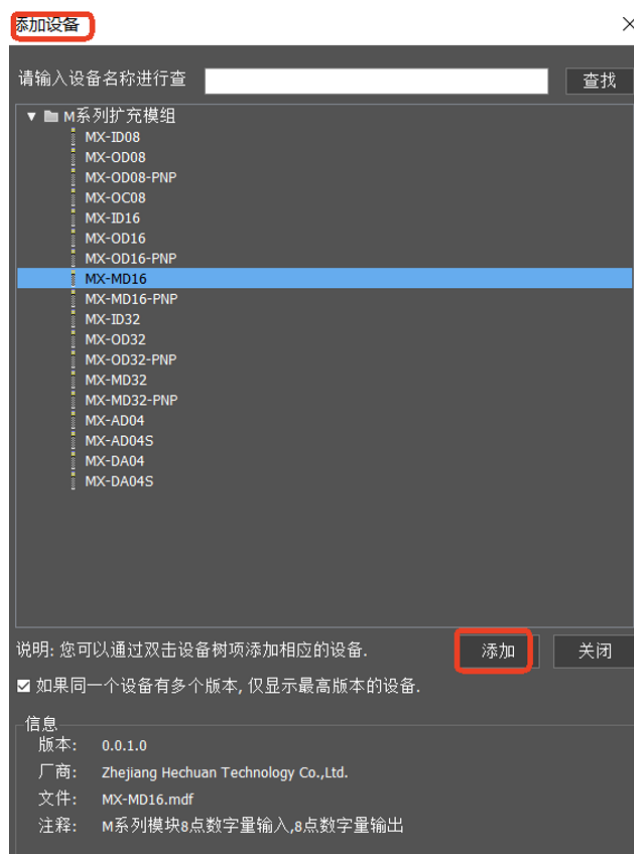
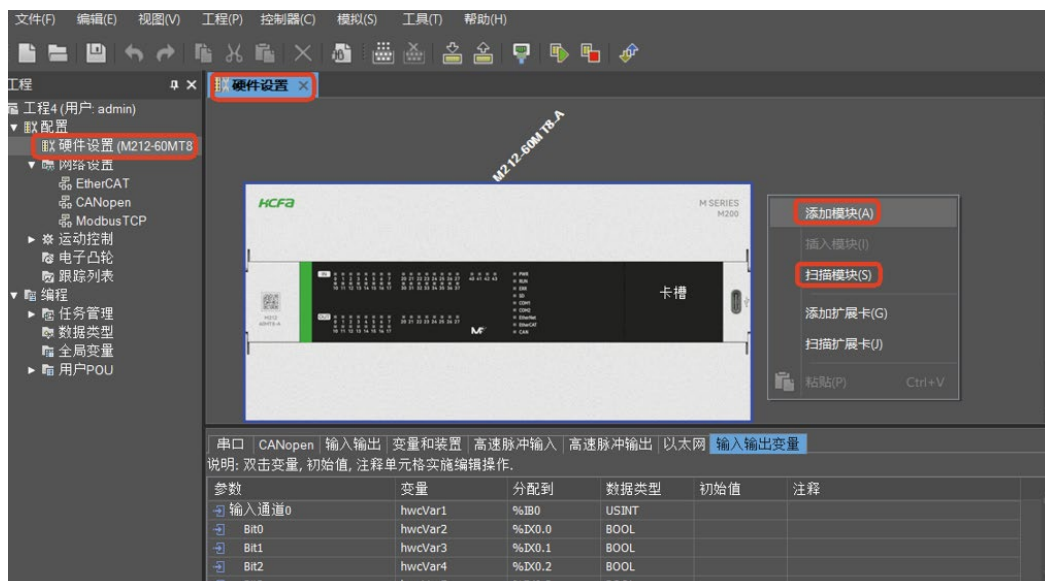
2.2.6 扩展模块

◆ 支持的扩展模块

模块名称	输入	输出
HCMX-TC04-D	4 通道温度测量（热电偶）	-
HCMX-PT04-D	4 通道温度测量（热电阻）	-
HCMX-ID08-D	8 点数字量输入	-
HCMX-ID16-D	16 点数字量输入	-
HCQX-ID32-D	32 点数字量输入	-
HCMX-OC08-D	-	8 点继电器输出
HCMX-OD08-D	-	8 点数字量输出
HCMX-OD08-D-PNP	-	8 点数字量输出（PNP）
HCMX-OD16-D	-	16 点数字量输出
HCMX-OD16-D-PNP	-	16 点数字量输出（PNP）
HCMX-OD32-D	-	32 点数字量输出
HCMX-OD32-D-PNP	-	32 点数字量输出（PNP）
HCMX-MD16-D	8 点数字量输入	8 点数字量输出
HCMX-MD16-D-PNP	8 点数字量输入	8 点数字量输出（PNP）
HCMX-MD32-D	16 点数字量输入	16 点数字量输出
HCMX-MD32-D-PNP	16 点数字量输入	8 点数字量输出（PNP）
HCMX-AD04-D	4 路模拟量输入（16 位）	-
HCMX-AD04S-D	4 路模拟量输入（14 位）	-
HCMX-DA04-D	-	4 路模拟量输出（16 位）
HCMX-DA04S-D	-	4 路模拟量输出（14 位）

◆ 扩展模块映射到控制器的变量和地址

CPU 右侧扩展模块可以在 sysctrl studio 软件界面左侧树形菜单【配置】→【硬件配置】中通过右击，在弹出对话框中选择【添加模块】或选择【扫描模块】两种方式进行添加。点击【添加模块】选型后会出现 M 系列扩充模组选项，在选项下方选择点击添加的设备后再点击【添加】后配置成功。注意，软件中手动添加的模块需要和外部实际连接模块保持一致，否则控制器会报错。



添加或扫描完成后，在【硬件设置】页面下方【交换区】会出现当前扩展 IO 的地址及其变量映射信息。

文件(F) 编辑(E) 视图(V) 工程(P) 控制器(C) 模拟(S) 工具(T) 帮助(H)

工程4 (用户: admin)

- ▼ 配置
 - 硬件设置 (M212-60MT8)
 - 网络设置
 - EtherCAT
 - CANopen
 - ModbusTCP
 - 运动控制
 - 电子凸轮
 - 跟踪列表
 - ▼ 编程
 - 任务管理
 - 数据类型
 - 全局变量
 - 用户POU

硬件设置



M212-60MT8-A

MX-MD 16

卡槽

交换区 初始化

说明: 双击变量, 初始值, 注释单元格实施编辑操作.

参数	变量	分配到	数据类型	初始值	注释
输入通道0	hwcVar87	%IB5	USINT		
Bit0	hwcVar88	%IX5.0	BOOL		
Bit1	hwcVar89	%IX5.1	BOOL		
Bit2	hwcVar90	%IX5.2	BOOL		
Bit3	hwcVar91	%IX5.3	BOOL		
Bit4	hwcVar92	%IX5.4	BOOL		
Bit5	hwcVar93	%IX5.5	BOOL		
Bit6	hwcVar94	%IX5.6	BOOL		
Bit7	hwcVar95	%IX5.7	BOOL		
输出通道0	hwcVar96	%QB3	USINT		
Bit0	hwcVar97	%QX3.0	BOOL		
Bit1	hwcVar98	%QX3.1	BOOL		
Bit2	hwcVar99	%QX3.2	BOOL		
Bit3	hwcVar100	%QX3.3	BOOL		
Bit4	hwcVar101	%QX3.4	BOOL		
Bit5	hwcVar102	%QX3.5	BOOL		
Bit6	hwcVar103	%QX3.6	BOOL		
Bit7	hwcVar104	%QX3.7	BOOL		

第 3 章 产品规格介绍

3.1 一般规格	22
3.2 电气规格	22
3.3 性能规格	23
3.4 IO规格	24
3.4.1 控制器端子配置	24
3.4.2 输入/输出端子说明	24
3.4.3 通用IO输入输出	24
3.4.4 高速输入输出	25
3.5 通讯规格	28
3.5.1 EtherCAT规格	28
3.5.2 以太网规格	28
3.5.3 RS485规格	28
3.5.4 CAN规格	28

3.1 一般规格

项目		规格	
		HCM212-32MT4-A	HCM212-60MT8-A
重量		净重 470.6g	净重 646.6g
尺寸		142.30mm(W) *108.00mm(H)*74.50mm(D)	214.30mm(W) *108.00mm(H)*74.50mm(D)
使用环境	工作温度	0~55℃	
	储存温度	-25~70℃	
	环境湿度	10% ~95%，无结露	
	工作环境	灰尘和腐蚀性气体少	
	海拔 / 气压	2000 m 以下 (80kPa)	
	振动耐受	10~150Hz (X/Y/Z 方向, 1g/3.5mm 位移)	
	防护等级	IP20	
EMC	污染等级	污染度II, 一般情况下只有非导电性污染, 但也应预料到凝露偶尔造成的暂时的导电性	
	快速瞬变脉冲	控制电源: ±4kV, 5&100kHz; 信号线: ±2kV, 5&100kHz	
	浪涌	线 - 线: ±1000V; 线 - PE: ±2000V	
静电放电		接触放电: ±4kV; 空气放电: ±8kV	
隔离方式		数字隔离	
散热方式		被动散热, 自然冷却	
安装位置		控制箱内	
主体材质		标准 PPE	
认证		CE	

3.2 电气规格

项目		规格	
		HCM212-32MT4-A	HCM212-60MT8-A
电源电压		AC100 ~ 240V (-15% ~ 10%) , 50 / 60Hz ± 5%	
消耗功率		7.3W	12.3W
电源保险丝容量		3.15A	
24V 输出电源保护		短路保护	
DC24V 输出电压		DC24V(-10%~+10%)	
DC24V 输出电流		最大 500mA	
通讯口隔离规格		COM1、COM2、CAN 通讯口隔离电压 3750V AC; EtherNet 通讯口隔离电压 1500V AC	
绝缘阻抗		5MΩ 以上 (所有输入 / 输出对地之间 500V AC)	

3.3 性能规格

项目			规格	
			HCM212-32MT4-A	HCM212-60MT8-A
编程	程序容量		512KBytes	
	变量容量		256KBytes (其中断电保持容量 32KBytes)	
	I 区 (%I)		128Bytes	
	Q 区 (%Q)		128Bytes	
	M 区 (%M)		128KBytes	
编程语言			LD、ST、C/C++	
带轴能力	EtherCAT 轴数量		8 轴	8 轴
	脉冲轴数量		4 轴 200kHz	8 轴 200kHz
	编码器轴数量		2	4
	虚轴数量		≤ 16	
	虚拟编码器轴数量		≤ 16	
	总轴数（伺服轴 + 脉冲轴 + 编码器轴 + 虚轴）		≤ 16	
右侧扩展	最大扩展模块数量		16	
RTC 电池			主机自带 CR-2032L/BN 的电池，更换的电池需从禾川购买	
选配卡	最大选配卡数量		1	
主机 IO 点	输入	点数	18 点输入	36 点输入
		功能	支持 8 路外部中断；2 路 200kHz 高速脉冲输入（AB 相、脉冲 + 方向、单脉冲）	支持 8 路外部中断；4 路 200kHz 高速脉冲输入（AB 相、脉冲 + 方向、单脉冲）
	输出	点数	14 点输出	24 点输出
		功能	支持 4 路 200kHz 脉冲输出（脉冲 + 方向）	支持 8 路 200kHz 脉冲输出（脉冲 + 方向）
电子凸轮	凸轮条数		16	
	单条曲线关键点个数		32	
轴组	最大轴组数量		1 个轴组（每个轴组最大 8 轴插补）	
SD 卡			1 路	
USB	接口数量		1 路 USB2.0 Type-C	
	支持功能		程序上下载、软件监控调试、固件升级	
串口	RS485	接口数量	最大 4 路：主机自带 2 路，安装 HCMXB-2RS485-200-BD 选配卡可再扩 2 路	
		支持协议	Modbus 主从站（ASCII/RTU）；自由协议	
		最大从站数	32	
		波特率（bps）	9600、19200、38400、57600、115200	
	RS232	接口数量	仅安装 HCMXB-2RS232-200-BD 选配卡可支持 2 路	
		支持协议	Modbus 主从站（ASCII/RTU）；自由协议	
		最大从站数	1	
		波特率（bps）	9600、19200、38400、57600、115200	
CAN	接口数量		1 路	
	支持协议		CANopen 协议（DS301），可作为主站或从站；作主站时支持 16 路从站	
EtherNet	接口数量		1 路	
	功能		通讯、程序上下载等	
	数据传输速度		100/10Mbps	
	TCP 连接总数		12(ModbusTCP+Socket)	
	Modbus TCP		客户端（主站）最大连接数 :4 ； 服务器（从站）最大连接数 :4	
	Socket		最大连接数量 :4（UDP+TCP）	
	使用电缆		标准工业以太网通讯线缆	

3.4 IO规格

3.4.1 控制器端子配置

HCM212-32MT4-A																														
L	N	⏏	S/S	I0	I1	I2	I3	I4	I5	I6	I7	I10	I11	I12	I13	I14	I15	I16	I17	I20	I21	H	L	GND						
24V	0V	24V0	C0	Q0	Q1	Q2	Q3	Q4	Q5	Q6	Q7	24V1	C1	Q10	Q11	Q12	Q13	Q14	Q15	D+	D-	SG	SG	D+	D-					

HCM212-60MT8-A																																										
L	N	⏏	S/S	I0	I1	I2	I3	I4	I5	I6	I7	I10	I11	I12	I13	I14	I15	I16	I17	I20	I21	I22	I23	I24	I25	I26	I27	I30	I31	I32	I33	I34	I35	I36	I37	I40	I41	I42	I43	H	L	GND
24V	0V	24V0	C0	Q0	Q1	Q2	Q3	Q4	Q5	Q6	Q7	24V1	C1	Q10	Q11	Q12	Q13	Q14	Q15	Q16	Q17	24V2	C2	Q20	Q21	Q22	Q23	Q24	Q25	Q26	Q27	D+	D-	SG	SG	D+	D-					

3.4.2 输入/输出端子说明

项目		HCM212-32MT4-A	HCM212-60MT8-A
输入	普通输入点	18 (I0~I7) (I10~I17) (I20~I21)	36 (I0~I7) (I10~I17) (I20~I27) (I30~I37) (I40~I43)
	高速输入通道	2 (I0~I3)	4 (I0~I3) (I20~I23)
输出	普通输出点	14 (Q0~Q7) (Q10~Q15)	24 (Q0~Q7) (Q10~Q17) (Q20~Q27)
	高速输出通道	4 (Q0~Q7)	8 (Q0~Q7) (Q14~Q17) (Q20~Q23)

3.4.3 通用IO输入输出

◆ 通用IO输入

项目	规格	
	HCM212-32MT4-A	HCM212-60MT8-A
输入点数量	18	36
输入点编号	I0~I7, I10~I17, I20~I21	I0~I7, I10~I17, I20~I27, I30~I37, I40~I43
输入点对应的装置	%IX0.0~%IX0.7, %IX1.0~%IX1.7, %IX2.0~%IX2.1	%IX0.0~%IX0.7, %IX1.0~%IX1.7, %IX2.0~%IX2.7, %IX3.0~%IX3.7, %IX4.0~%IX4.3
输入信号形式	漏型模式 (Sink) 或者源型模式 (Source) 漏型模式 (Sink) : 公共端接直流 24V 电源的 24V 源型模式 (Source) : 公共端接直流 24V 电源的 0V	
输入点端子类型	脱落式端子	
公共端方式	所有点 / 公共端; 公共端 S/S 可以接直流 24V 电源的 24V 或者 0V	
输入电压 / 电流	直流 24V/5mA	
ON 电压	≥直流 15V	
OFF 电压	≤直流 5V	
输入为 ON 时输入电流	>4mA	
输入为 OFF 时输入电流	<2.5mA	
响应时间	OFF -> ON	小于 2.5μs
	ON -> OFF	小于 2.5μs
输入阻抗	2.7kΩ	
隔离方式	集成芯片容隔离方式	
输入动作显示	隔离式数字输入接收器驱动时, 输入点指示灯亮	

◆ 通用IO输出

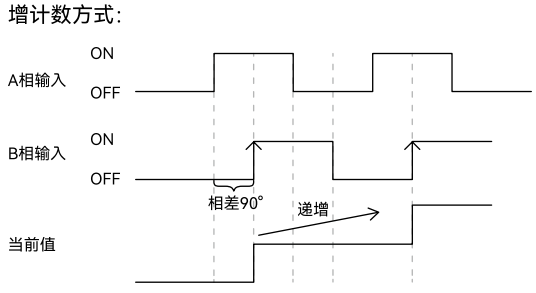
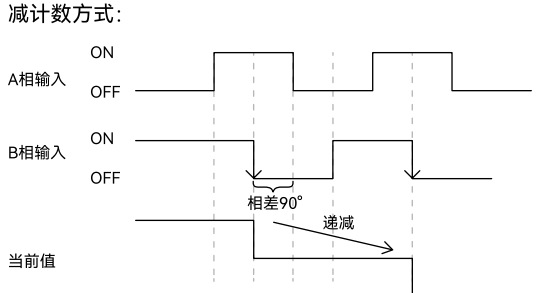
项目	规格	
	HCM212-32MT4-A	HCM212-60MT8-A
输出点数量	14	24
输出点编号	Q0~Q7,Q10~Q15	Q0~Q7,Q10~Q17,Q20~Q27
输出点对应的装置	%QX0.0~%QX0.7,%QX1.0~%QX1.5	%QX0.0~%QX0.7,%QX1.0~%QX1.7,%QX2.0~%QX2.7
输出点类型	晶体管漏型输出	
公共端方式	最多 8 路 / 公共端，即最多 8 路输出共用一个公共端	
输出点端子类型	脱落式端子	
OFF 时漏电流	<10 μ A	
最大负载	负载为电阻型：0.5A/ 每点，4A/ 共点	
	负载为电感型：7.2W/ 每点，24W/ 共点	
	负载为灯泡型：5W/ 每点，18W/ 共点	
最小负载	1mA / 5V	
最大响应时间	OFF -> ON	< 2.5 μ s
	ON -> OFF	< 2.5 μ s
输出隔离电压	3.75kV	

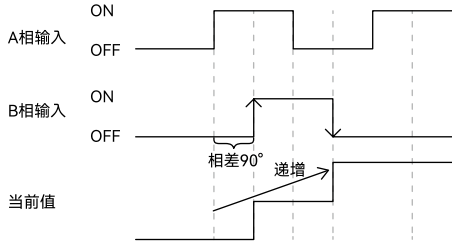
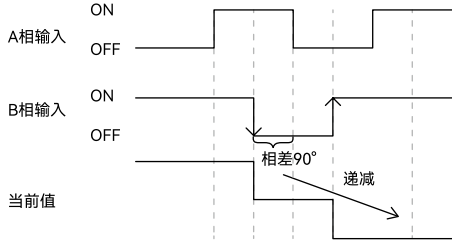
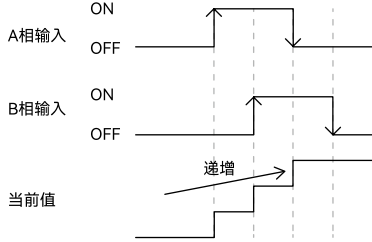
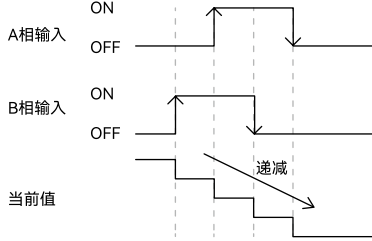
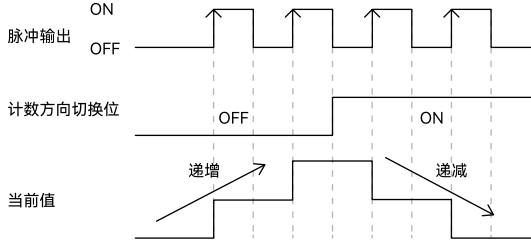
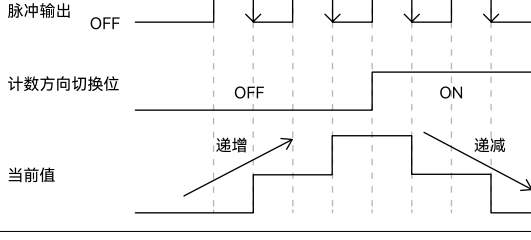
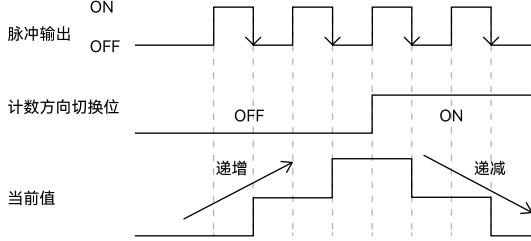
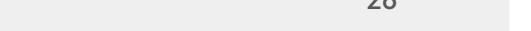
3.4.4 高速输入输出

◆ 高速输入

项目	规格	
	HCM212-32MT4-A	HCM212-60MT8-A
最大脉冲频率	200kHz	
通道数	2	4
通道编号	I0~I3 (IX0.0~IX0.3)	I0~I3,I20~I23 (IX0.0~IX0.3, IX2.0~IX2.3)
类型	AB 相	A 相: IX0.0, IX0.2 B 相: IX0.1, IX0.3
	脉冲 + 方向	脉冲: IX0.0, IX0.2 方向: IX0.1, IX0.3
	单脉冲	脉冲: IX0.0, IX0.2
中断	IX0.0~IX0.7 支持中断任务（上升沿或者下降沿），事件触发输入点不可与高速脉冲输入功能重复	

M212 系列控制器支持的高速输入类型详情如下表所示：

高速输入类型	输入点数量	图示	说明
A/B 相	1 倍频	2	增计数方式：  减计数方式：  增计数方式： A 相输入处于 ON 状态而 B 相输入由 OFF → ON 变化时，当前值递增 1。 减计数方式： A 相输入处于 ON 状态而 B 相输入由 ON → OFF 变化时，当前值递减 1。

高速输入类型	输入点数量	图示	说明
A/B 相	2 倍频	增计数方式:  减计数方式: 	增计数方式: A 相输入处于 ON 状态而 B 相输入由 OFF → ON 变化时, 当前值递增 1; A 相输入处于 OFF 状态而 B 相输入由 ON → OFF 变化时, 当前值递增 1。 减计数方式: A 相输入处于 ON 状态而 B 相输入由 ON → OFF 变化时, 当前值递减 1; A 相输入处于 OFF 状态而 B 相输入由 OFF → ON 变化时, 当前值递减 1。
	4 倍频	增计数方式:  减计数方式: 	增计数方式: B 相输入处于 OFF 状态而 A 相输入由 OFF → ON 变化时, 当前值递增 1; A 相输入处于 ON 状态而 B 相输入由 OFF → ON 变化时, 当前值递增 1; B 相输入处于 ON 状态而 A 相输入由 ON → OFF 变化时, 当前值递增 1; A 相输入处于 OFF 状态而 B 相输入由 ON → OFF 变化时, 当前值递增 1。 减计数方式: A 相输入处于 OFF 状态而 B 相输入由 OFF → ON 变化时, 当前值递增 1; B 相输入处于 ON 状态而 A 相输入由 OFF → ON 变化时, 当前值递增 1; A 相输入处于 ON 状态而 B 相输入由 ON → OFF 变化时, 当前值递增 1; B 相输入处于 OFF 状态而 A 相输入由 ON → OFF 变化时, 当前值递增 1。
脉冲 + 方向	上升沿计数	增计数方式:  减计数方式: 	增计数方式: 计数方向未切换而脉冲输入由 OFF → ON 变化时, 当前值递增 1; 计数方向已切换而脉冲输入由 OFF → ON 变化时, 当前值递减 1。 减计数方式则相反。
	下降沿计数	增计数方式:  减计数方式: 	增计数方式: 计数方向未切换而脉冲输入由 ON → OFF 变化时, 当前值递增 1; 计数方向已切换而脉冲输入由 ON → OFF 变化时, 当前值递减 1。 减计数方式则相反。

高速输入类型	输入点数量	图示	说明
单脉冲	上升沿计数	增计数方式:	增计数方式: 脉冲输入由 OFF → ON 变化时, 当前值递增 1。 减计数方式则相反。
	下降沿计数	增计数方式:	增计数方式: 脉冲输入由 ON → OFF 变化时, 当前值递增 1。 减计数方式则相反。

◆ 高速输出

项目		规格	
		HCM212-32MT4-A	HCM212-60MT8-A
最大脉冲频率		200kHz	
通道数		4	8
通道编号		Q0~Q7 (QX0.0~QX0.7)	Q0~Q7, Q14~Q17, Q20~Q23 (QX0.0~QX0.7, QX1.4~QX1.7, QX2.0~QX2.3)
类型	脉冲 + 方向	脉冲: QX0.0, QX0.2, QX0.4, QX0.6 方向: QX0.1, QX0.3, QX0.5, QX0.7	脉冲: QX0.0, QX0.2, QX0.4, QX0.6, QX1.4, QX1.6, QX2.0, QX2.2 方向: QX0.1, QX0.3, QX0.5, QX0.7, QX1.5, QX1.7, QX2.1, QX2.3

M212 系列控制器支持的高速输出类型详情如下表所示:

高速输出类型	输入点数量	图示	说明
脉冲 + 方向	2		计数方向未切换而脉冲输出由 OFF → ON 变化时, 当前值递增 1; 计数方向已切换而脉冲输出由 OFF → ON 变化时, 当前值递减 1。

3.5 通讯规格

3.5.1 EtherCAT规格

项目	规格
接口	RJ45
通讯协议	EtherCAT 协议
支持的服务	COE(PDO, SDO)
支持的同步方式	分布式时钟 (DC)
数据传送速度	100Mbps
最大传送距离	连个 EtherCAT 节点之间的距离小于 100m
使用电缆	超五类屏蔽双绞线

3.5.2 以太网规格

项目	规格
接口类型	RJ45
数据传送速度	100/10Mbps
最大传送距离 (集线器和节点间的长度)	100m
支持协议	Modbus TCP、Socket、自定义通讯协议
IP 地址	初始值: 192.168.1.8
使用电缆	超五类屏蔽双绞线

3.5.3 RS485规格

项目	规格
接口类型	脱落式端子
数据传送速率	9600、19200、38400、57600、115200bps
最大传送距离	500m (9600bps 时)
支持协议	Modbus 主从站 (ASCII/RTU) 自由通信协议
隔离方式	数字隔离器绝缘
终端电阻	外接 120Ω
支持从站个数	32

3.5.4 CAN规格

项目	规格
接口类型	脱落式端子
数据传输速率	20k,50k,125k,250k,500k,1Mbps
最大传送距离	2500m (20kbit/s 时)
支持协议	CANOpen
绝缘	数字隔离器绝缘
终端电阻	外接 120Ω
支持从站个数	16



第 4 章 软件配置及使用步骤

4.1 软件使用步骤	30
------------------	----

4.1 软件使用步骤

◆ 步骤1. 安装

步骤	内容	参考
1-1 建立组态	• 安装到 DIN 导轨上 • 单元相互连接	【第五章 安装和配线】
1-2 配置从站	• 从站节点的地址设定	

◆ 步骤2. 配线

步骤	内容	参考
2-1 EtherNet 电缆的配线	• 内置 ModbusTCP 端口的配线	【第五章 安装和配线】
2-2 I/O 配线	• 基本 I/O 单元的配线	
2-3 电脑 (Sysctrl Studio) 的配线	• USB 电缆的配线 • 内置 ModbusTCP 端口的配线	

◆ 步骤3. 软件配置设定

步骤	内容	参考
3-1 配置 IO 及地址	• 新建项目 • 向 I/O 端口分配设备变量 • 轴的创建, 分配到实轴或虚拟轴	【第二章 CPU 单元各部分型号及部件说明】
3-2 配置通讯	• 建立各个模块之间的通讯	软件帮助手册
3-3 配置硬件组态	• 从站 / 单元构成的创建	
3-4 配置任务周期	• 任务——程序的关系 • 各任务的周期 • 从站 / 单元的刷新周期	
3-5 设计程序	• 设计 POU • 设计变量	

◆ 步骤4. 下载和调试

步骤	内容	参考
4-1 与 Sysctrl Studio 的在线连接、项目的下载	• 打开控制器的电源, 与 Sysctrl Studio 在线连接	【第五章 安装和配线】 软件帮助手册

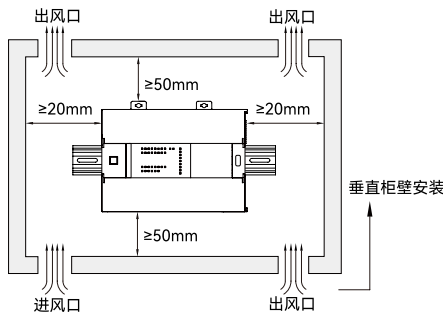
第 5 章 安装和配线

5.1 安装及拆卸.....	32
5.1.1 控制柜拆装	32
5.1.2 导轨拆装	32
5.1.3 端子拆装	32
5.1.4 电池拆装	32
5.1.5 扩展卡拆装	33
5.1.6 线缆拆装	33
5.2 配线	34
5.2.1 控制器端子配置	34
5.2.2 电源配线	34
5.2.3 接地	34
5.2.4 IO配线	35
5.2.5 通讯配线	35
5.2.6 安装及线径说明	36
5.3 产品尺寸	37
5.3.1 CPU单元尺寸	37
5.3.2 扩展模块尺寸	38

5.1 安装及拆卸

5.1.1 控制柜拆装

设备冷却方式为自然冷却或通过加装风扇进行冷却，请保证安装方向与柜壁垂直；请参考下方示意图，在设备的周围留有足够的空间。并排安装时，建议横向两侧预留 20mm 以上间距。



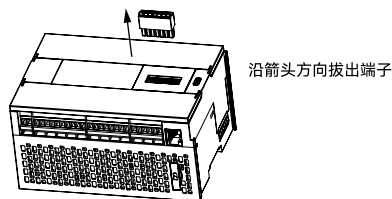
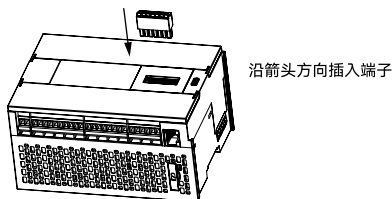
5.1.2 导轨拆装

安装控制器时，将控制器后方双向联动卡扣上部紧扣在 DIN 导轨上，并用力按压控制器下部，听到“咔哒”声，控制器即成功安装于 DIN 导轨上（安装前应保证双向联动卡扣处于紧锁状态，否则可能导致安装故障）；拆卸控制器时，将双向联动卡扣向上拉动一定距离，听到“咔哒”声后，取下控制器即可。

		紧锁状态	释放状态
①拉动卡扣 ②将双向联动卡扣上部紧扣在DIN导轨上，并向导轨侧按压控制器	①拉动卡扣 ②取下控制器		

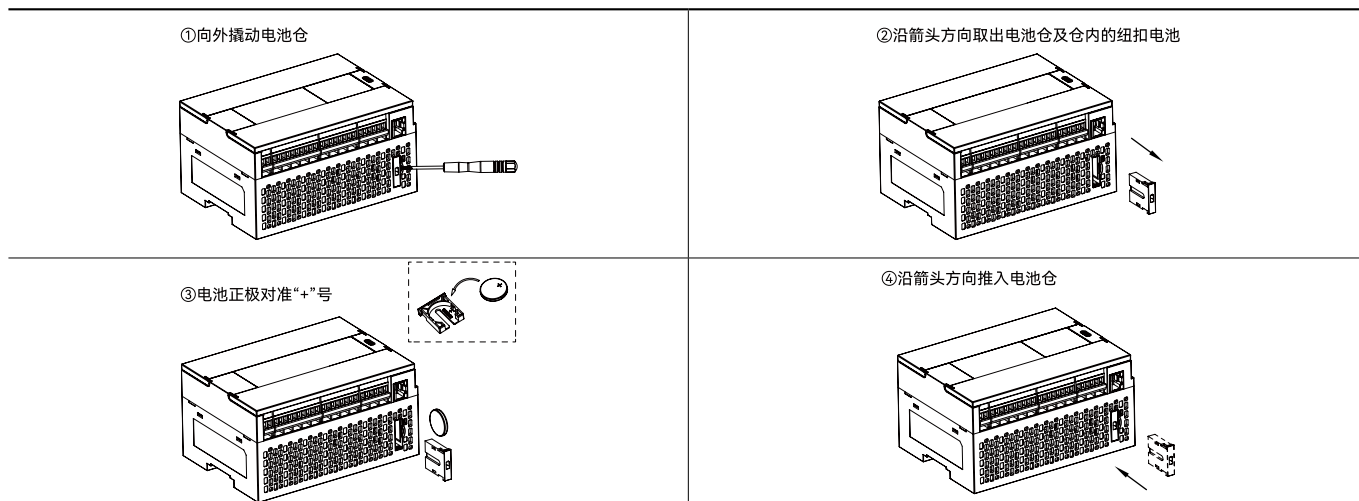
5.1.3 端子拆装

可拆卸端子拆装如下图所示。



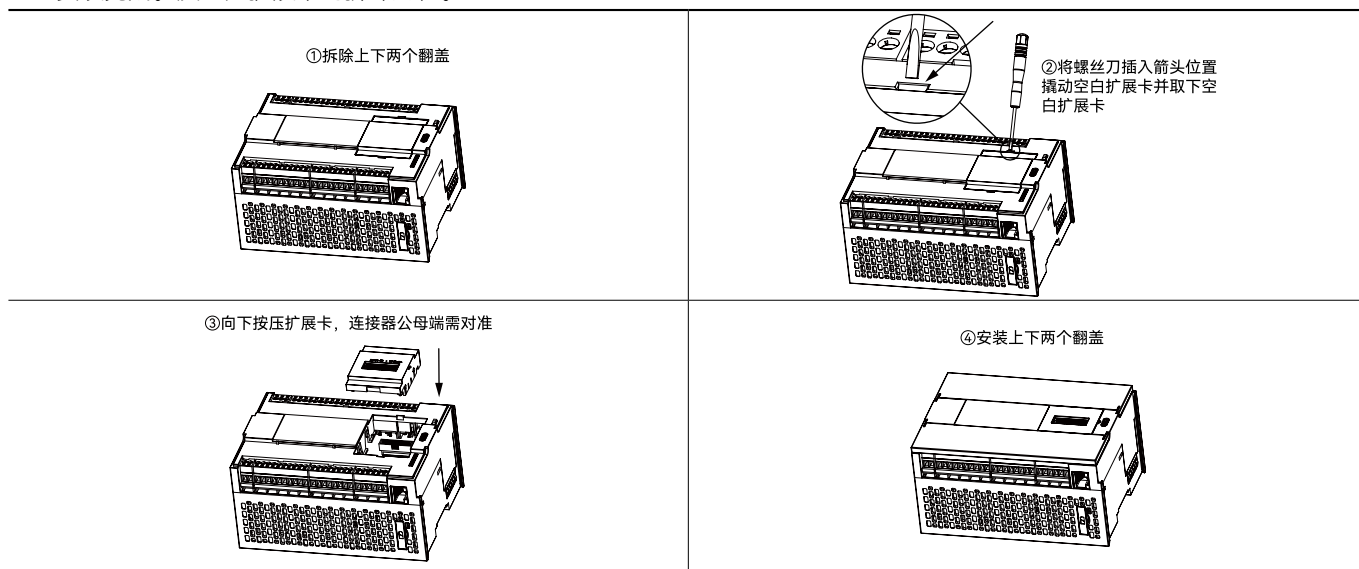
5.1.4 电池拆装

将一字螺丝刀插入电池仓右侧的半圆孔中，向外撬动，沿箭头方向取出电池仓以及仓内的纽扣电池即可完成拆卸；将电池的正极对准电池仓内“+”号后装入仓中，沿箭头方向推入设备中，即可完成安装。



5.1.5 扩展卡拆装

安装扩展卡时，将控制器水平放置，拆除上下两个翻盖。将一字螺丝刀插入箭头位置并撬动空白扩展卡，空白扩展卡与控制器脱离，取下空白扩展卡。沿箭头方向向下按压扩展卡，对准控制器连接器的公头与扩展卡连接器的母头。最后安装上下两个翻盖，至此安装完成。反之为扩展卡的拆卸过程。



5.1.6 线缆拆装

安装线缆时，将一字螺丝刀垂直插入可拆卸端子压块内，施加超过 25N 的力，此时圆孔打开，将准备好的线缆插入到圆孔中，拔出一字螺丝刀，轻拽线缆，线缆不松动即成功完成配线；反之即可取出线缆。端子规格及配线示意图如右图所示。



5.2 配线

5.2.1 控制器端子配置

HCM212-32MT4-A																													
L	N		S/S	I0	I1	I2	I3	I4	I5	I6	I7	I10	I11	I12	I13	I14	I15	I16	I17	I20	I21	H	L	GND					
24V	0V	24V0	C0	Q0	Q1	Q2	Q3	Q4	Q5	Q6	Q7	24V1	C1	Q10	Q11	Q12	Q13	Q14	Q15	D+	D-	SG	SG	D+	D-				

HCM212-60MT8-A																																										
L	N		S/S	I0	I1	I2	I3	I4	I5	I6	I7	I10	I11	I12	I13	I14	I15	I16	I17	I20	I21	I22	I23	I24	I25	I26	I27	I30	I31	I32	I33	I34	I35	I36	I37	I40	I41	I42	I43	H	L	GND
24V	0V	24V0	C0	Q0	Q1	Q2	Q3	Q4	Q5	Q6	Q7	24V1	C1	Q10	Q11	Q12	Q13	Q14	Q15	Q16	Q17	24V2	C2	Q20	Q21	Q22	Q23	Q24	Q25	Q26	Q27	D+	D-	SG	SG	D+	D-					

5.2.2 电源配线

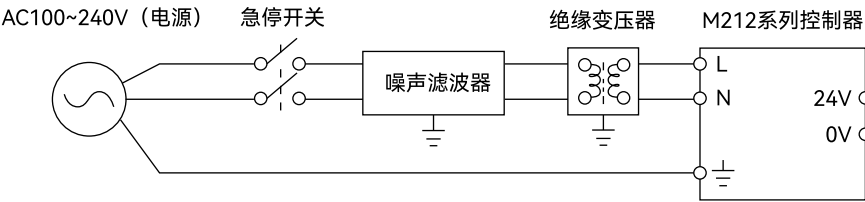
请将电源的 L 与 N 分别接到 M212 系列控制器的 L 与 N 端子上，必须将电源的地线接到 M212 系列控制器的接地端子上，防止系统发生异常。

建议在控制器的供电电源前安装噪声滤波器和绝缘变压器，绝缘变压器安装在噪声滤波器和控制器之间。

建议在控制器电源的供电输入端增加急停开关，防止有紧急危险情况时可以立即断电。

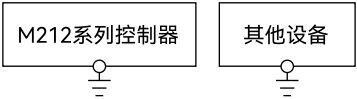
M212 系列控制器的 24V 和 0V 端子为输出电源，最大输出电流为 500mA，24V 端子不能由其他电源供电。

建议将交流电源线缆和直流 24V 电源供电的线缆分开走线，线缆距离 100mm 以上。

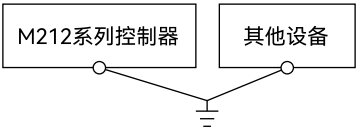


5.2.3 接地

接地线缆的线缆的线径不能小于电源线缆 L、N 的线径。多个设备都同时接地时，建议将每个设备单独接地，如下图所示。



多个设备同时接地时，如果不能每个设备单独接地，建议按照下图所示的方式接地。



多个设备同时接地时，不可以使用下图所示的方式接地。



5.2.4 IO配线

◆ IO端子说明

项目		HCM212-32MT4-A	HCM212-60MT8-A
输入	普通输入点	18 (I0~I7) (I10~I17) (I20~I21)	36 (I0~I7) (I10~I17) (I20~I27) (I30~I37) (I40~I43)
	高速输入通道	2 (I0~I3)	4 (I0~I3) (I20~I23)
输出	普通输出点	14 (Q0~Q7) (Q10~Q15)	24 (Q0~Q7) (Q10~Q17)(Q20~Q27)
	高速输出通道	4 (Q0~Q7)	8 (Q0~Q7) (Q14~Q17) (Q20~Q23)

类型		通用IO接线		高速IO接线
输入	漏型输入			
	源型输入			
输出	晶体管类型			
	继电器类型			
		交流电负载接线图		

*注：1. 晶体管型或继电器类型输出接直流回路的电感性负载时，建议外部增加并联续流二极管；如果不并联续流二极管，继电器使用寿命会明显降低。续流二极管推荐使用 1N4004。

2. 继电器类型输出接交流回路的电感性负载时，建议外部增加 RC 电路吸收负载关断时的突波电压，如此可增加继电器的使用寿命。

3. 输出点作为高速输出时，建议在输出点和 24V 之间接入约 500Ω 的电阻。

5.2.5 通讯配线

本章节通讯配线参考第六章。

◆ CAN通讯端子

CAN通讯端子		CANOpen接线	
CAN 通讯信号（高）	H		最大支持16个从站 CAN通讯设备
CAN 通讯信号（低）	L		
CAN 通讯信号参考地	GND		

◆ RS485通讯端子

RS485通讯端子		RS485接线	
COM1 RS485 通讯信号 +	D+		COM1 最大支持32个从站 串口通讯设备
COM1 RS485 通讯信号 -	D-		
COM1 信号参考地	SG		
COM2 信号参考地	SG		COM2 最大支持32个从站 串口通讯设备
COM2 RS485 通讯信号 +	D+		
COM2 RS485 通讯信号 -	D-		

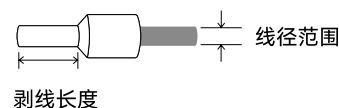
◆ 扩展卡通讯端子

RS232通讯端子		RS232 通道1接线		RS232 通道2接线	
RS232 通道 1 数据发送	Tx1		扩展卡		串口通讯设备
RS232 通道 1 数据接收	Rx1				
RS232 通道 1 信号参考地	SG*				
-	■		RS485通道1最大支持32个从站 串口通讯设备		RS485通道2最大支持32个从站 串口通讯设备
RS232 通道 2 信号参考地	SG*				
RS232 通道 2 数据发送	Tx2				
RS232 通道 2 数据接收	Rx2				

* 注：信号参考地 SG 内部导通。

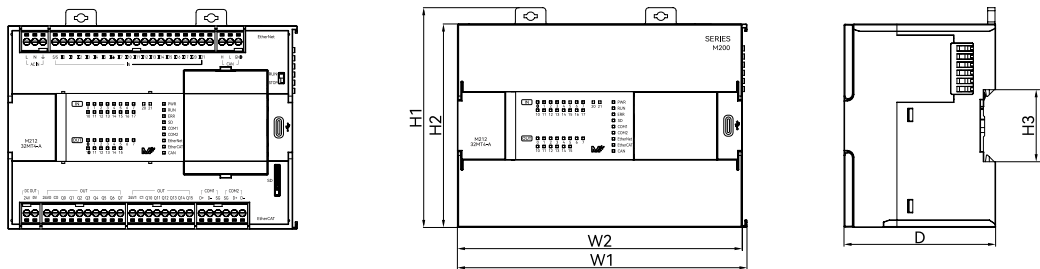
5.2.6 安装及线径说明

控制器端子	线径范围：AWG	剥线长度：mm
IO、电源、接地端子端子	24~14	6~7
CAN 通讯端子	24~14	6~7
RS485 通讯端子	24~14	6~7



5.3 产品尺寸

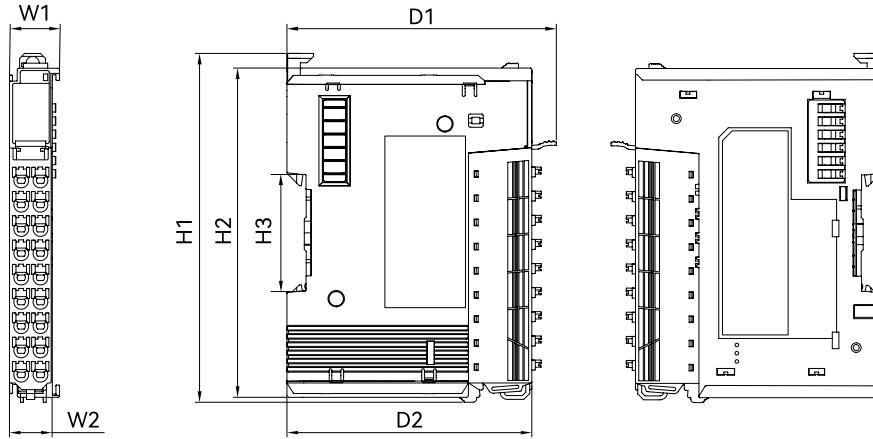
5.3.1 CPU单元尺寸



型号	外形尺寸:mm						重量:g
	W1	W2	H1	H2	H3	D	
HCM212-32MT4-A	142.30	140.00	108.00	100.00	35.40	74.50	470.6
HCM212-60MT8-A	214.30	212.00					646.6

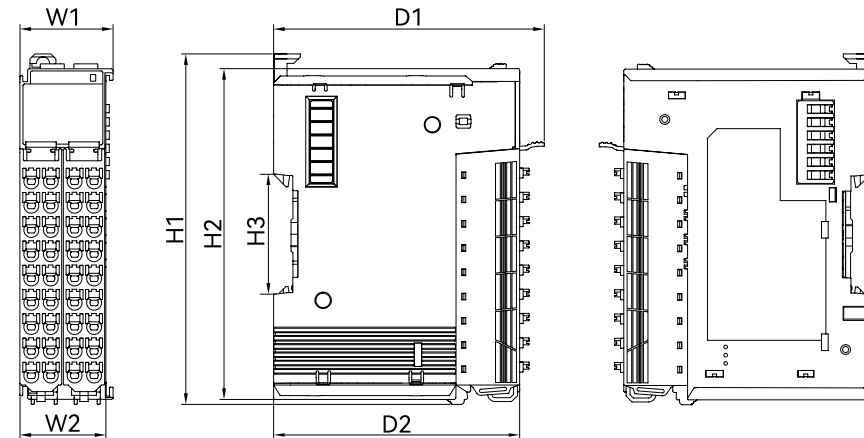
5.3.2 扩展模块尺寸

◆ 单排端子模块



单排端子模块	外形尺寸:mm						
	W1	W2	H1	H2	H3	D1	D2
HCMX-TC04-D	15.20	13.00	122.15	104.50	35.40	95.64	80.20
HCMX-PT04-D							
HCMX-OD08-D							
HCMX-OD08-D-PNP							
HCMX-OD16-D							
HCMX-OD16-D-PNP							
HCMX-ID08-D							
HCMX-ID16-D							
HCMX-MD16-D							
HCMX-MD16-D-PNP							
HCMX-AD04-D							
HCMX-AD04S-D							
HCMX-DA04-D							
HCMX-DA04S-D							

◆ 双排端子模块



双排端子模块	外形尺寸:mm						
	W1	W2	H1	H2	H3	D1	D2
HCMX-OD32-D	32.30	30.00	122.15	104.50	35.40	95.64	80.20
HCMX-OD32-D-PNP							
HCMX-ID32-D							
HCMX-MD32-D							
HCMX-MD32-D-PNP							
HCMX-OC08-D							

第 6 章 通讯

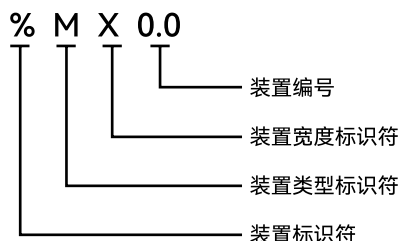
6.1 装置与Modbus地址	41
6.1.1 装置名称与范围	41
6.1.2 装置对应的Modbus地址	42
6.2 EtherCAT通讯	43
6.2.1 EtherCAT通讯接口引脚定义	43
6.2.2 EtherCAT通讯口功能说明	43
6.2.3 EtherCAT网络连接	43
6.2.4 EtherCAT通讯距离	43
6.3 EtherNet通讯	44
6.3.1 EtherNet通讯接口引脚定义	44
6.3.2 EtherNet通讯接口功能说明	44
6.3.3 EtherNet通讯接口用Modbus TCP协议支持的功能码和异常回应码	44
6.3.4 EtherNet通讯接口网络连接	45
6.4 CAN通讯	45
6.4.1 CAN通讯接口引脚定义	45
6.4.2 CANopen通讯接口的PDO映射	46
6.4.3 CANopen总线硬件连接	46
6.4.4 CANopen总线网络拓扑架构	47
6.4.5 CANopen通讯接口通讯速率与通讯距离	47
6.5 RS485通讯	47
6.5.1 RS485通讯接口引脚定义	47
6.5.2 RS485通讯接口功能说明	48
6.5.3 RS485总线网络拓扑架构	48
6.5.4 RS485支持的通讯格式	48
6.5.5 RS485支持的功能码和异常回应码	49

6.6 RS232通讯.....	49
6.6.1 RS232通讯接口引脚定义	49
6.6.2 RS232通讯接口功能说明	50
6.6.3 RS232总线网络拓扑架构	50
6.6.4 RS232支持的通讯格式	50
6.6.5 RS232支持的功能码和异常回应码.....	50

6.1 装置与Modbus地址

6.1.1 装置名称与范围

◆ 装置表示方法



M 系列控制器装置使用 % 标识，用户可以根据装置类别和装置宽度选择需要使用的装置。装置可以按位、字节、字、双字、四字等方式存取，装置的表示方法如下表所示：

项目	内容				
装置标识符	%: 表示使用装置				
装置类别	I	Q	M	-	-
	输入装置	输出装置	中间装置	-	-
装置宽度	X	B	W	D	L
	位装置	字节装置	字装置	双字装置	四字装置
装置索引	-	-	-	-	-
位偏移	-	-	-	-	-
装置范例	%IX0.0	%IB0	%IW0	%ID0	%ILO
	%QX0.0	%QB0	%QW0	%QD0	%QL0
	%MX0.0	%MB0	%MW0	%MD0	%ML0

◆ 装置对应关系如下表所示：

如下表所示，%ML0 由 %MB0~%MB7 组成，由 %MW0~%MW3 组成，由 %MD0~%MD1 组成；%MD0 由 %MB0~%MB3 组成，由 %MW0~%MW1 组成；%MW0 由 %MB0~%MB1 组成。位装置的编号和字节装置标号一致，如 %MB2 的 bit0 对应 %MX2.0；%MB2 由 %MX2.0~2.7 组成；%MW1 由 %MX2.0~2.7，%MX3.0~3.7 组成。

装置类别	装置对应关系																							
	第1个WORD						第2个WORD						第3个WORD						第4个WORD					
	Bit 0	...	Bit 7	Bit 8	...	Bit 15	Bit 0	...	Bit 7	Bit 8	...	Bit 15	Bit 0	...	Bit 7	Bit 8	...	Bit 15	Bit 0	...	Bit 7	Bit 8	...	Bit 15
%MX	%MX0.0~0.7			%MX1.0~1.7			%MX2.0~2.7			%MX3.0~3.7			%MX4.0~4.7			%MX5.0~5.7			%MX6.0~6.7			%MX7.0~7.7		
%MB	%MB0			%MB1			%MB2			%MB3			%MB4			%MB5			%MB6			%MB7		
%MW	%MW0						%MW1						%MW2						%MW3					
%MD	%MD0												%MD1											
%ML	%ML0																							

如下表所示，%ML1 由 %MB8~%MB15 组成，由 %MW4~%MW7 组成，由 %MD2~%MD3 组成；%MD2 由 %MB8~%MB11 组成，由 %MW4~%MW5 组成；%MW4 由 %MB8~%MB9 组成。位装置的编号和字节装置标号一致，如 %MB8 的 bit0 对应 %MX8.0；%MB8 由 %MX8.0~8.7 组成。%MW4 由 %MX8.0~8.7，%MX9.0~9.7 组成。

装置类别	装置对应关系																							
	第5个WORD						第6个WORD						第7个WORD						第8个WORD					
	Bit 0	...	Bit 7	Bit 8	...	Bit 15	Bit 0	...	Bit 7	Bit 8	...	Bit 15	Bit 0	...	Bit 7	Bit 8	...	Bit 15	Bit 0	...	Bit 7	Bit 8	...	Bit 15
%MX	%MX8.0~8.7			%MX9.0~9.7			%MX10.0~10.7			%MX11.0~11.7			%MX12.0~12.7			%MX13.0~13.7			%MX14.0~14.7			%MX15.0~15.7		
%MB	%MB8			%MB9			%MB10			%MB11			%MB12			%MB13			%MB14			%MB15		
%MW	%MW4						%MW5						%MW6						%MW7					
%MD	%MD2												%MD3											
%ML	%ML1																							

◆ 装置范围:

M212 系列控制器装置范围如下表所示:

装置类别	装置表示方法	装置范围
%IX	%IX0.0~%IX0.7, %IX1.0~%IX1.7	%IX0.0~%IX127.7
%QX	%QX0.0~%QX0.7, %QX1.0~%QX1.7	%QX0.0~%QX127.7
%MX	%MX0.0~%MX0.7, %MX1.0~%MX1.7	%MX0.0~%MX131071.7
%IB	%IB0	%IB0~%IB127
%QB	%QB0	%QB0~%QB127
%MB	%MB0	%MB0~%MB131071
%IW	%IW0	%IW0~%IW63
%QW	%QW0	%QW0~%QW63
%MW	%MW0	%MW0~%MW65535
%ID	%ID0	%ID0~%ID31
%QD	%QD0	%QD0~%QD31
%MD	%MD0	%MD0~%MD32767
%IL	%IL0	%IL0~%IL15
%QL	%QL0	%QL0~%QL15
%ML	%ML0	%ML0~%ML16383

注: %MW0~%MW999 默认为断电保持地址。

6.1.2 装置对应的Modbus地址

下表所示的装置支持标准的 MODBUS 功能码 (如 03/06/10/01/02/05/0F 等), 可以通过以太网、RS232、RS485 通讯访问。用户需人机界面等对控制器的位装置进行读写时, 可以使用输出装置的位装置作为中间位装置, 如可以使用 %QX50.0~%QX127.7 作为中间位装置, 没有控制输出点的输出装置, 都可以作为中间位装置。

装置区域	装置类型	装置范围	Modbus地址
I (输入装置)	位装置 (bit)	%IX0.0~%IX0.7	0x6000~0x6007
		%IX1.0~%IX1.7	0x6008~0x600F
			
		%IX127.0~%IX127.7	0x63F8~0x63FF
Q (输出装置)	字装置 (word)	%IW0~%IW63	0x8000~0x803F
		%QX0.0~%QX0.7	0xA000~0xA007
		%QX1.0~%QX1.7	0xA008~0xA00F
			
		%QX127.0~%QX127.7	0xA3F8~0xA3FF
M (中间装置)	字装置 (word)	%QW0~%QW63	0xA000~0xA03F
		%MW0~%MW32767	0x0000~0x7FFF

QX 相关的位装置对应 MODBUS 地址的转换方法如下:

如 QXA.B, 转换规则为 $A*8+B$ 转换为 16 进制 +16#A000

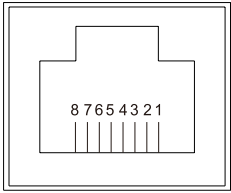
如 %QX50.1 对应的 Modbus 地址为 0xA191, 计算方法为 $50*8+1=401=16\#191$

$16\#191+16\#A0000=0xA191$

6.2 EtherCAT通讯

6.2.1 EtherCAT通讯接口引脚定义

引脚	信号	叙述
1	Tx+	传输数据正极
2	Tx-	传输数据负极
3	Rx+	接收数据正极
4	保留	
5		
6	Rx-	接收数据负极
7	保留	
8		



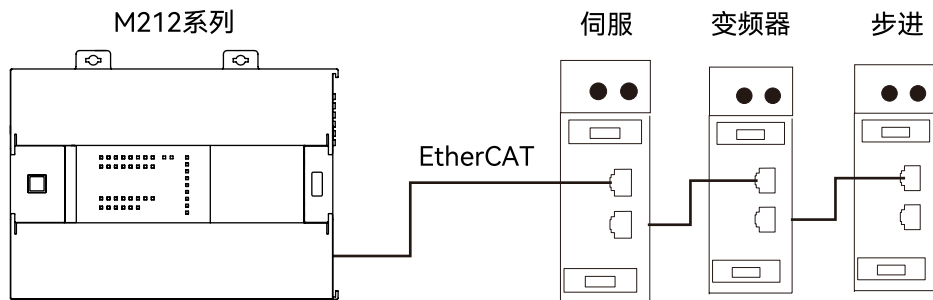
EtherCAT

6.2.2 EtherCAT通讯口功能说明

1. 可以连接控制器固件支持的 EtherCAT 驱动器，可将轴和驱动器关联，通过运动指令控制轴。用户不可以通过 PDO 配置 EtherCAT 驱动器的参数。
2. 可对从站支持的服务数据对象（Service Data Object）读或者写。
3. 不可以通过 EtherCAT 通讯口连接远程 IO 模块。

6.2.3 EtherCAT网络连接

如下图所示，EtherCAT 网络有严格的网络拓扑结构要求，须严格遵循控制器的 EtherCAT 通讯口连接第一台从站 EtherCAT 通讯口的输入（IN），第一台从站 EtherCAT 通讯口的输出（OUT）连接下一台从站 EtherCAT 通讯口的输入（IN），以此类推。



6.2.4 EtherCAT通讯距离

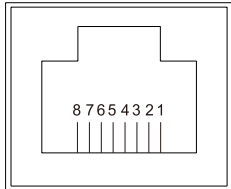
相邻两个 EtherCAT 节点的距离不超过 100 米。

6.3 EtherNet通讯

6.3.1 EtherNet通讯接口引脚定义

EtherNet 的默认 IP 地址为 192.168.1.8。

引脚	信号	叙述
1	Tx+	传输数据正极
2	Tx-	传输数据负极
3	Rx+	接收数据正极
4	保留	
5		
6	Rx-	接收数据负极
7	保留	
8		



EtherNet

EtherNet

6.3.2 EtherNet通讯接口功能说明

带以太网通讯接口的 M212 系列运动控制器，以太网通讯接口支持 Modbus TCP、Socket，可以做 Modbus TCP 主站和从站。EtherNet 通讯接口自动检测 10/100 Mbps 传输速率。

EtherNet 通讯接口可用于下载硬件配置、程序、电子凸轮等。触摸屏、PLC 或者其它 ModbusTCP 设备可以通过以太网通讯接口对 M212 系列运动控制器内部装置进行数据读写操作。

EtherNet 通讯接口的详细规格请参考下表说明：

项目		说明
通讯协议		Modbus TCP、Socket
最大传输距离（集线器与节点之间的距离）		100 米
Modbus TCP、Socket 可同时通讯连接数		12
Modbus TCP	作为客户端 (Client) 最大连接数	4
	作为服务器端 (Server) 最大连接数	4
Socket	TCP 和 UDP 连接数之和	4

6.3.3 EtherNet通讯接口用Modbus TCP协议支持的功能码和异常回应码

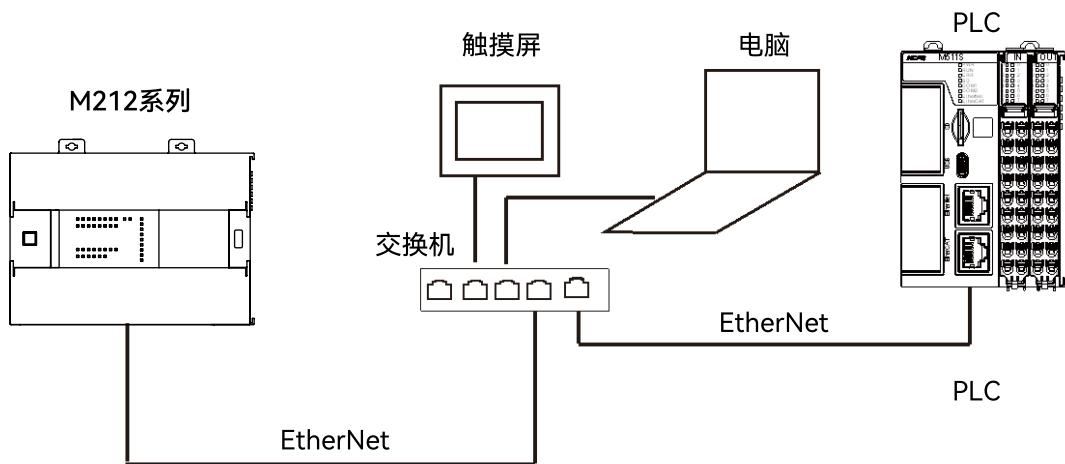
M212 系列运动控制器的 EtherNet 通讯接口使用 Modbus TCP 协议时支持的功能码如下表所示：

种类	功能码	说明	可否广播	读/写最大值	可操作装置
位装置	0x01	定义：读位装置的值。 M 系列控制器位装置的值都可以使用 01 功能码读取。	否	256 个	%IX,%QX
	0x02	定义：读输入位装置的值。 M 系列控制器位装置的值都可以使用 02 功能码读取。	否	256 个	%IX,%QX
	0x05	写单个位装置的值。	是	1 个	%QX
	0x0F	写多个位装置的值。	是	256 个	%QX
字装置	0x03	读单个或多个字装置的值。	否	100 个	%MW,%QW,%IW
	0x04	定义：读单个或多个输入字装置的值。 M 系列控制器字装置的值都可以使用 04 功能码读取。	否	100 个	%MW,%QW,%IW
	0x06	写单个字装置的值。	是	1 个	%MW,%QW
	0x10	写多个字装置的值。	是	100 个	%MW,%QW
	0x17	读写单个或多个字装置的值。	是	100 个	%MW,%QW,%IW（仅读）

M212 系列运动控制器的 EtherNet 通讯接口使用 Modbus TCP 协议时支持的异常回应码如下表所示：

异常回应码	含义	处理方法
1	从站不支持主站指定的功能码	指定从站支持的功能码
2	从站不支持主站指定的 Modbus 地址	指定从站支持的 Modbus 地址
3	读或者写指定的数据长度超出范围	控制器做从站时，操作字（WORD）装置时，一次可以读或者写的最大长度为 100 个 WORD；操作位（bit）装置时，一次可以读或者写的最大长度为 256 个位；超过上述规格时，控制器回复该异常回应码。
7	主站和从站计算的校验码不同	确认主站和从站的波特率及通讯格式是否相同。 检查总线附近是否有干扰。 检查总线是否为屏蔽线。 检查主站和从站是否都有接地。

6.3.4 EtherNet通讯接口网络连接



6.4 CAN通讯

6.4.1 CAN通讯接口引脚定义

M212 系列运动控制器本体自带 1 路 CAN 通讯接口，CAN 通讯接口引脚定义如下图所示：

CAN通讯端子			CANOpen接线
CAN 通讯信号（高）	H		
CAN 通讯信号（低）	L		
CAN 通讯信号参考地	SG		

CAN 通讯接口可以作为 CANOpen 网络的主站使用，也可以作为其它主站的一个从站来使用。主站和从站可以在软件中选择。

◆ 当作为主站使用时，有如下功能：

- 支持CANOpen协议DS301 V4.02
- 支持网络管理（Network Management Object：网络管理对象）主站服务
- 支持监控从站是否掉线

* 主站监控从站掉线机制分为Heartbeat和NodeGuarding两种，控制器仅支持Heartbeat。

- * 其他站可以发送Heartbeat报文给控制器，控制器监控其它站是否掉线。
- 最多可以连接16个从站
- 支持过程数据对象（PDO:Process Data Object）服务：
 - * RxPDO支持数量为200个，所有RXPDO数据量最多为1000个字节。
 - * TxPDO支持数量200个，所有TXPDO数据量最多为1000个字节。
 - * PDO传输类型：数据变化触发（异步255），同步周期触发（同步1~240），同步非周期触发（同步0）。
 - * PDO映射：每个PDO最多可以映射8个字节的参数。
- 支持SDO服务
- PDO和SDO可以操作的数据类型：

数据宽度	数据类型
8 位	SINT, USINT, BYTE
16 位	INT, UINT, WORD,
32 位	DINT, UDINT, REAL, DWORD

- 同步报文范围：1-65535ms。通过同步报文，可实现多个设备同步动作

◆ 当作为从站使用时，有如下功能：

- 支持CANopen协议DS301 V4.02
- 支持网络管理对象服务（Network Management Object：网络管理对象）
- 支持监控其它站是否掉线功能
 - * 支持Heartbeat错误控制，不支持Node Guarding错误控制。
 - * 其他站可以发送Heartbeat报文给控制器，控制器监控其它站是否掉线。
- 支持PDO服务
 - * RxPDO最多支持8个，每个PDO最多可以映射8个字节的参数。所有RxPDO数据量总和最多为64个字节。
 - * TxPDO最多支持8个，每个PDO最多可以映射8个字节的参数。所有TxPDO数据量总和最多为64个字节。
- PDO传输类型：支持事件触发，数据变化触发，同步周期触发，同步非周期触发
- 支持SDO服务

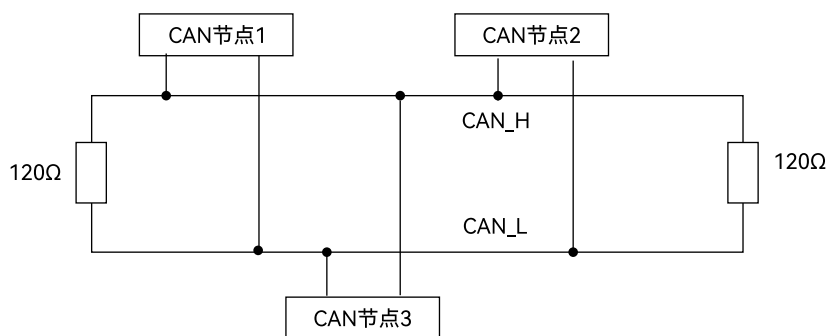
6.4.2 CANopen通讯接口的PDO映射

M212 系列运动控制器设定为CANopen主站时，PDO控制从站的数据区长度为500个WORD，范围为%MW63500~%MW63999；接收从站数据的数据区长度为500个WORD，范围为%MW63000~%MW63499。

M212 系列运动控制器设定为CANopen从站时，PDO接收主站数据的数据区长度为32个WORD，范围为%MW63000~%MW63031，发送给主站数据的数据区长度为32个WORD，范围为%MW63500~%MW63531。

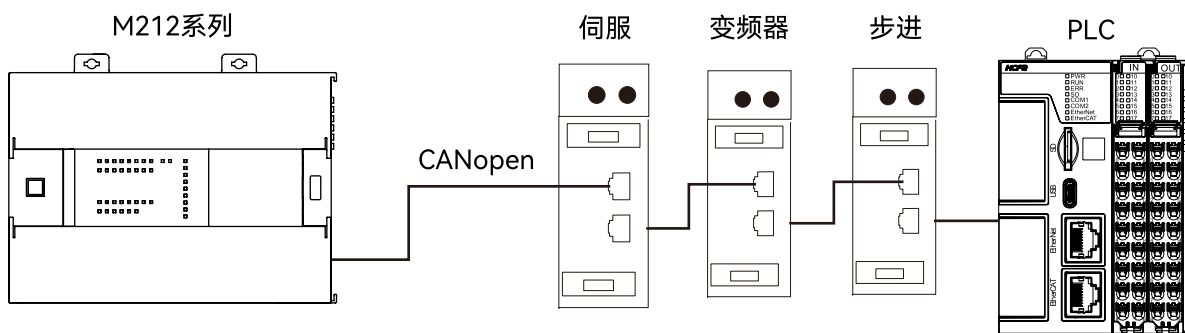
6.4.3 CANopen总线硬件连接

为了增强CANopen通讯的稳定性，CANopen总线网络的两个终端需接入120欧姆的终端电阻。下图所示为基本的CANopen网络拓扑结构示意图。



- 组建CANopen网络时建议使用CANopen专用电缆。
- 请在CANopen网络两端的CAN_H和CAN_L之间分别串接电阻值为120欧姆的电阻。

6.4.4 CANopen总线网络拓扑架构



6.4.5 CANopen通讯接口通讯速率与通讯距离

CANopen 总线的传输距离和 CANopen 总线波特率有关，下表所示为不同波特率对应的最大通讯距离。

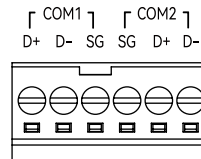
传输速度 (位/秒)	20K	50K	125K	250K	500K	1M
最大通讯距离 (米)	2500	1000	500	250	100	40

6.5 RS485通讯

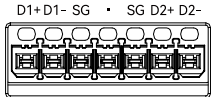
6.5.1 RS485通讯接口引脚定义

M212 系列运动控制器本体包含两路独立的 RS485 通讯接口，RS485 通讯接口引脚定义如下图所示：

引脚定义	功能
D1+	COM1 RS485 通讯信号 +
D1-	COM1 RS485 通讯信号 -
SG	COM1 信号参考地
SG	COM2 信号参考地
D2+	COM2 RS485 通讯信号 +
D2-	COM2 RS485 通讯信号 -



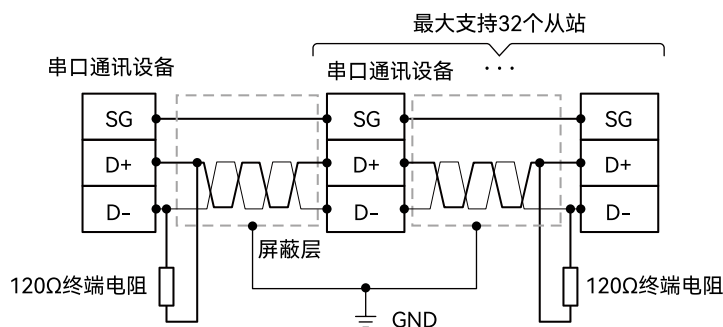
M212 系列运动控制器可以通过扩展 1 个扩展卡扩展两路独立的 RS485 通讯接口，RS485 扩展卡只能扩展 1 个，RS485 扩展卡的型号：HCMXB-2RS485-200-BD，RS485 扩展卡通讯接口引脚定义如下图所示：

引脚定义	功能	
D1+	RS485 通道 1 通讯信号 +	
D1-	RS485 通道 1 通讯信号 -	
SG	RS485 通道 1 信号参考地	
■	-	
SG	RS485 通道 2 信号参考地	
D2+	RS485 通道 2 通讯信号 +	
D2-	RS485 通道 2 通讯信号 -	

6.5.2 RS485通讯接口功能说明

M212 系列运动控制器 RS485 通讯接口支持的功能相同，支持 Modbus 通讯协议，可以做 Modbus 主站或从站，支持自定义通讯协议。触摸屏、PLC 或者其它 Modbus 主站设备可以对 M212 系列运动控制器内部装置进行数据读写操作。RS485 通讯接口做主站时可以连接 32 个从站；RS485 通讯接口做从站时站号范围为 1~255，不支持广播功能。

6.5.3 RS485总线网络拓扑架构



◆ RS-485建议接线方式:

- 建议在RS485总线首端和尾端各接一个终端电阻，阻值为120Ω，功率大于或者等于1/4瓦。
- 为确保通讯稳定，建议使用带有屏蔽线的通讯双绞线，屏蔽线接地。
- 将不同设备RS485参考地接在一起，防止不同系统参考地不同，使通讯更加稳定。

6.5.4 RS485支持的通讯格式

RS485 通讯接口支持 ASCII 或 RTU 通讯格式，波特率最高可达 115200bps。

波特率 (bps)	9600; 19200; 38400; 57600; 115200					
模式	ASCII				RTU	
通讯格式	7,E,1	7,E,2	7,N,1	7,N,2	8,E,1	8,E,2
	7,O,1	7,O,2	8,E,1	8,E,2	8,N,1	8,N,2
	8,N,1	8,N,2	8,O,1	8,O,2	8,O,1	8,O,2

6.5.5 RS485支持的功能码和异常回应码

◆ RS485通讯接口支持的功能码如下表所示：

种类	功能码	说明	可否广播	读/写最大值	可操作装置
位装置	0x01	定义：读位装置的值。 M 系列控制器位装置的值都可以使用 01 功能码读取。	否	256 个	%IX,%QX
	0x02	定义：读输入位装置的值。 M 系列控制器位装置的值都可以使用 02 功能码读取。	否	256 个	%IX,%QX
	0x05	写单个位装置的值。	是	1 个	%QX
	0x0F	写多个位装置的值。	是	256 个	%QX
字装置	0x03	读单个或多个字装置的值。	否	100 个	%MW,%QW,%IW
	0x04	定义：读单个或多个输入字装置的值。 M 系列控制器字装置的值都可以使用 04 功能码读取。	否	100 个	%MW,%QW,%IW
	0x06	写单个字装置的值。	是	1 个	%MW,%QW
	0x10	写多个字装置的值。	是	100 个	%MW,%QW
	0x17	读写单个或多个字装置的值。	是	100 个	%MW,%QW, %IW（仅读）

◆ RS485通讯接口支持的异常回应码如下表所示：

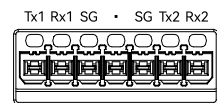
异常回应码	含义	处理方法
1	从站不支持主站指定的功能码	指定从站支持的功能码
2	从站不支持主站指定的 Modbus 地址	指定从站支持的 Modbus 地址
3	读或者写指定的数据长度超出范围	控制器做从站时，操作字（WORD）装置时，一次可以读或者写的最大长度为 100 个 WORD；操作位（bit）装置时，一次可以读或者写的最大长度为 256 个位；超过上述规格时，控制器回复该异常回应码。
7	主站和从站计算的校验码不同	确认主站和从站的波特率及通讯格式是否相同。 检查总线附近是否有干扰。 检查总线是否为屏蔽线。 检查主站和从站是否都有接地。

6.6 RS232通讯

6.6.1 RS232通讯接口引脚定义

M212 系列运动控制器本体不带 RS232 通讯接口，但可以通过扩展 1 个扩展卡扩展两路独立的 RS232 通讯接口，RS232 扩展卡只能扩展 1 个，RS232 扩展卡的型号：HCMXB-2RS232-200-BD，RS232 扩展卡通讯接口引脚定义如下图所示：

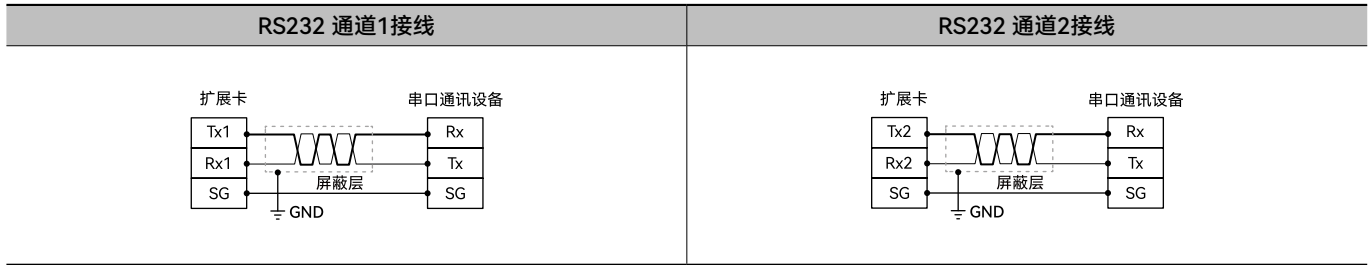
引脚定义	功能
Tx1	RS232 通道 1 数据发送
Rx1	RS232 通道 1 数据接收
SG	RS232 通道 1 信号参考地
■	-
SG	RS232 通道 2 信号参考地
Tx2	RS232 通道 2 数据发送
Rx2	RS232 通道 2 数据接收



6.6.2 RS232通讯接口功能说明

M212 系列运动控制器 RS232 通讯接口支持的功能相同，支持 Modbus 通讯协议，可以做 Modbus 主站或从站，支持自定义通讯协议。触摸屏、PLC 或者其它 Modbus 主站设备可以对 M212 系列运动控制器内部装置进行数据读写操作。RS232 每个通讯接口做主站时可以连接 1 个从站。控制器做从站时站号范围为 1~255，不支持广播功能。

6.6.3 RS232总线网络拓扑架构



6.6.4 RS232支持的通讯格式

RS232 通讯接口支持 ASCII 或 RTU 通讯格式，波特率最高可达 115200bps。

波特率 (bps)	9600; 19200; 38400; 57600; 115200					
模式	ASCII				RTU	
通讯格式	7,E,1	7,E,2	7,N,1	7,N,2	8,E,1	8,E,2
	7,O,1	7,O,2	8,E,1	8,E,2	8,N,1	8,N,2
	8,N,1	8,N,2	8,O,1	8,O,2	8,O,1	8,O,2

6.6.5 RS232支持的功能码和异常回应码

◆ RS232通讯接口支持的功能码如下表所示：

种类	功能码	说明	可否广播	读/写最大值	可操作装置
位装置	0x01	定义：读位装置的值。 M 系列控制器位装置的值都可以使用 01 功能码读取。	否	256 个	%IX,%QX
	0x02	定义：读输入位装置的值。 M 系列控制器位装置的值都可以使用 02 功能码读取。	否	256 个	%IX,%QX
	0x05	写单个位装置的值。	是	1 个	%QX
	0x0F	写多个位装置的值。	是	256 个	%QX
字装置	0x03	读单个或多个字装置的值。	否	100 个	%MW,%QW,%IW
	0x04	定义：读单个或多个输入字装置的值。 M 系列控制器字装置的值都可以使用 04 功能码读取。	否	100 个	%MW,%QW,%IW
	0x06	写单个字装置的值。	是	1 个	%MW,%QW
	0x10	写多个字装置的值。	是	100 个	%MW,%QW
	0x17	读写单个或多个字装置的值。	是	100 个	%MW,%QW, %IW（仅读）

◆ RS232通讯接口支持的异常回应码如下表所示:

异常回应码	含义	处理方法
1	从站不支持主站指定的功能码	指定从站支持的功能码
2	从站不支持主站指定的 Modbus 地址	指定从站支持的 Modbus 地址
3	读或者写指定的数据长度超出范围	控制器做从站时，操作字（WORD）装置时，一次可以读或者写的最大长度为 100 个 WORD; 操作位（bit）装置时，一次可以读或者写的最大长度为 256 个位; 超过上述规格时，控制器回复该异常回应码。
7	主站和从站计算的校验码不同	确认主站和从站的波特率及通讯格式是否相同。 检查总线附近是否有干扰。 检查总线是否为屏蔽线。 检查主站和从站是否都有接地。



禾川科技HCFA



禾川自动化中心ATC

浙江禾川科技股份有限公司

浙江省衢州市龙游县工业园区亲善路5号

杭州研发中心

浙江省杭州市临安区青山湖街道励新路299号

☎ 400热线电话-400-012-6969

🌐 禾川官网网址-www.hcfa.cn

本手册中记载的其它产品，产品名称以及产品的商标或注册商标归各公司所有，并非本公司产品；
本手册中所有信息如有变更，恕不另行通知。