分机工作流程

1. 收到收到主机发送的通讯指令，按报号键报号给主机，主机收到后并把分配的分机号发送给分机，分机显示自己的分机号，（连续按报号键键3次，再按清除键，清除当前分机号）
2. 收到主机发送的预紧指令，受控指示灯开始闪亮，P4.0输出低电位，上升继电器吸合，当重量达到预紧的重量时，P4.0输出高电位，上升继电器断开，工作完成后上报给主机，上报完成后，受控指示灯常亮，等待主机下一步指令，收到上升指令时，P4.0输出低电位，上升继电器吸合，倒计时开始，到时间后P4.0输出高电位，上升继电器断开，（倒计时时间按设置的高度除运行速度得到），当上升运行过程中，超过设置的超载重量时，P4.0输出高电位，上升继电器断开，设备显示超载值，并上报给主机，在工作过程中，按停止键时，工作暂停，再按停止键时工作过程继续（按其它键无效）；工作完成后上报给主机，上报完成后，受控指示灯常亮，等待主机下一步指令，收到主机发送的卸载指令时，受控指示灯开始闪亮，P4.1输出低电位，下降继电器吸合，当重量达到欠载的重量时，P4.1输出高电位，下降继电器断开，工作完成后上报给主机，上报完成后，受控指示灯常亮，工作完成（上升工作流程）分机处于故障时，主机发送指令无效。
3. 收到主机发送的预紧指令，受控指示灯开始闪亮，P4.0输出低电位，上升继电器吸合，当重量达到预紧的重量时，P4.0输出高电位，上升继电器断开，工作完成后上报给主机，上报完成后，受控指示灯常亮，等待主机下一步指令，收到下降指令时，P4.1输出低电位，下降继电器吸合，倒计时开始，到时间后P4.1输出高电位，下降继电器断开，（倒计时时间按设置的高度除运行速度得到），当下降运行过程中，超过设置的欠载重量时，P4.1输出高电位，下降继电器断开，设备显示欠载值，并上报给主机，在工作过程中，按停止键时，工作暂停，再按停止键时工作过程继续（按其它键无效）；工作完成后上报给主机，上报完成后，受控指示灯常亮，等待主机下一步指令，收到主机发送的卸载指令时，受控指示灯开始闪亮，P4.1输出低电位，下降继电器吸合，当重量达到欠载的重量时，P4.1输出高电位，下降继电器断开，工作完成后上报给主机，上报完成后，受控指示灯常亮，工作完成（下降工作流程）分机处于故障时，主机发送指令无效。
4. 在工作过程中，分机检测到倾斜角度大于预警值时，上报主机，主机判断后，发送指令关断所关联的分机，
5. 工作过程中，检测到缺相信号，处于工作中的继电器断开。事件记录并上报。
6. 在受控指示灯常亮状态下，长按下降键2S,本机进入脱机状态，可以不用在主机的控制下自动运行，但是发生的事件必须上报，
7. 在受控指示灯常亮状态下，长按上升键2S,本机进入手动状态，在手动状态下上升下降键以点动方式运行。
8. 分机检测的紧急停止的信号，分机切断电源，并上报给主机。
9. 长按清除键2S；P4.4输出低电位，继电器断开，解除报警；