## WGD-IMAGE 柔性振动盘 TCP MODBUS通讯协议寄存器功能定义说明V4. 0 −2023. 5. 3

展の銀用自身作性変の作(1 他表)の中山)【以下,整约省省图】		2020. 0. (		
「日本の大学の中央」	TH 1 74110 V - 74	4 14 1011 = 1000		寄存器地址
資金的政力性 (1 始交 0 号山) 【只写、 控制等存留	振动盘组合1动作触发动作(1-触发,0-停止)【只写,控制寄存器】			
上京民族教授の時、(一世交の中、) (中上) (上)、 対助等容易  3 = 000000   本一分作業―小上強度 (接)、参数容存器   23 + 000000   株金店物館は (一種交渉性、) (中世) (上)、 状治常存器   5 = 000000   年一分作業―小上強度 (接)、参数容存器   25 + 000000   株金店物館は (一種交渉性、) (中世) (上)、 状治常存器   5 = 000000   年一分作業一小上強度 (接)、参数容存器   25 + 000000   株金店の経済性 (一種交渉性、) (中世) (上)、 状治常存器   5 = 000000   年一分作業一小上強度 (接)、参数容存器   25 + 000000   株金店の経済性 (一種交渉性、) (中世) (上)、 北神器音存器   7 = 000000   年一分作業 (上) (上)、 北海 安慰存器   27 + 000000   年一分作業 (上) (上)、 北海 安慰存器   27 + 000000   年一分作業 (上) (上)、 北海 安慰存器   29 + 000000   年一分作業 (上)				
# ※ 一部中報 (1 - 1   1   1   1   1   1   2   2   2   2				
解查标题的报题(1—他放为所作,0—Ph.1)【只写,核志音音剧 5—000000				
展の世体を(十つから近日・〇・仲心) [17年、対効器を存動] 0 = 000000	7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7			
無限結准。一切作品後(一種交、0-停止)【只写、控制器存储】 8 = 000000			7711 2422 - 1 4222 - 2 2 2 2 4 1 4 1 1 2	
<ul> <li>整果湖社-动作组合测试(一般发、0-Pe)L [只写、控制器各位器]</li> <li>9 = 000000</li> <li>整果湖社-如作和转载运(一般发、0-Pe)L [只写、控制器各位器]</li> <li>10 = 000000</li> <li>要上湖社-江海湖域(一般发、0-Pe)L [只写、控制器各位器]</li> <li>10 = 000000</li> <li>安上湖水-设置、(一般发、0-Pe)L [只写、控制器各位器]</li> <li>11 = 000000</li> <li>22 = 000000</li> <li>22 - 22 = 000000</li> <li>23 - 23 - 23 = 000000</li> <li>24 - 24 - 24 = 24 = 24 = 24 = 24 = 24 =</li></ul>				
黎坦爾拉一部計畫或(1-軸发、0-傳止)【只写、控制器存得】 9 = 000000 单一的作设置 医-强度【读写、参数音符器】 29 = 000000 整组商注一资格试(1-抽发、0-停止)【只写、控制器寄存器】 11 = 000000 动作指分度置不写动作编码(设写、参数音符器) 31 = 000000 经存金。中代设置 (1-1) 现在,只写、控制器寄存器】 11 = 000000 动作指分度置不写动作编码(设写、参数音存器) 31 = 000000 经存金。中代设置(1-1) 现在,只写、控制器寄存器】 12 = 000000 动作指分度置不写动作编码(设写、参数音存器) 33 = 000000 经存金等机器 14 = 000000 动作指分度置不写动作编码(设写、参数音存器) 33 = 000000 动作用分设置(1-1) 现在,只写、控制器存存器】 14 = 000000 动作用分设置(1-1) 现在,只写、控制器存存器】 15 = 000000 动作用分设置不写动作编码(设写、参数音存器) 35 = 000000 砂作用分设置(1-1) 现在,只写、控制器存存器】 15 = 000000 动作用分设置不写动作编码(设写、参数音存器) 35 = 000000 砂作用分设置(1-1) 现在,只写、控制器存存器】 16 = 000000 动作用分设置不写动作编码(设写、参数音存器) 35 = 000000 砂作用分设置(1-1) 现在,只写、控制器存存器】 18 = 000000 动作用分设置不写动作编码(设写、参数音存器) 35 = 000000 砂作用分设置(1-1) 现在,以写、控制器存存器】 18 = 0000000 种们分位性分位性分位性分位性分位性分位性分位性分位性分位性分位性分位性分位性分位性分				
黎州献产品游科(1·他发, 0·伊)(只写,				
整型制作上型的老化(一种完,一种一种一种一种一种一种一种一种一种一种一种一种一种一种一种一种一种一种				
接存年				
保存的用组合作参数设置【写1为保存,只写、控制器存存器】 14 = 000000				
保存光感受效程【写力保存。只写、技術器存在】				
保存自力科科企設置【写[为保存,只写、控制器存存器】 15 = 000000				
保存他交流日设置【写力保存、只写、控制器音存器】 16 = 000000 加作组合设置 (平均1持续时间【读写、参数寄存器】 38 = 000000 保存 四共計 (1 対				
保存通訊多数设置 [ 51分保存、只写、 控制密存器】				
保存四時半等参数【写力保存。只写、共約儲客存器】				
指令功能説明   第7年器地址   19 = 000000   飛留   39 = 000000   飛留   39 = 0000000   飛留   19 = 0000000   飛音の能説明   第7年器地址   10 = 0000000   取出の作品自住置下与3持续时间【读写。参数音存器】   41 = 0000000   取出の作设置下・列率【读写。参数音存器】   60 = 0000000   取出の作设置下・列率【读写。参数音存器】   61 = 0000000   取出の作设置下・列率【读写。参数音存器】   62 = 0000000   取出の作设置下・列率【读写。参数音存器】   62 = 0000000   取出の作设置下・列率【读写。参数音存器】   63 = 0000000   取出の作设置 - 在,则率【读写。参数音存器】   63 = 0000000   取出の作设置 - 在,则率【读写。参数音存器】   64 = 0000000   取出の作设置 - 在,则率【读写。参数音存器】   65 = 0000000   取出的作设置 - 在上,则率【读写。参数音存器】   65 = 0000000   取出的作设置 - 在上,则率【读写、参数音存器】   66 = 0000000   取出的作设置 - 在上,则率【读写、参数音存器】   66 = 0000000   取出的作设置 - 在上,则率【读写、参数音存器】   67 = 0000000   取出的作业中理理程【读写、参数音存器】   69 = 0000000   和出的性理 - 和作设置 - 在上,参数音存器】   71 = 0000000   和出的性理 - 和作设置 - 在上,参数音存器】   72 = 0000000   和出的性理 - 和作设置 - 在上,参数音存器】   72 = 0000000   和出的性理 - 和作业 -			VIII	
## ## ## ## ## ## ## ## ## ## ## ## ##				
初年組合设置・序号3持续时间【读写、参数寄存器	振ጣ盆组台2ጣ作触友ጣ作(1-触友,0-停止)【只与,控制奇存器】	19 = 000000	沙笛	39 = 000000
初年組合设置・序号3持续时间【读写、参数寄存器	44 A 24 44 14 H	安全明证品	#4 A z 44 14 m	安全明证目
預留			111 1 71110 0 - 71	
2000000   単一功作设置 元-頻率 [读写] 参数寄存器   62 = 000000   単一功作设置 元-頻率 [读写] 参数寄存器   63 = 000000   単一功作设置 元-頻率 [读写] 参数寄存器   63 = 000000   単一力作设置 元-頻率 [读写] 参数寄存器   64 = 000000   単一力作设置 元-頻率 [读写] 参数寄存器   65 = 000000   単一力作设置 元-頻率 [读写] 参数寄存器   66 = 000000   単一力作设置 元-頻率 [读写] 参数寄存器   66 = 000000   単一力作设置 元-頻率 [读写] 参数寄存器   66 = 000000   単一力作设置 元-頻率 [读写] 参数寄存器   67 = 000000   単一力作设置 元-頻率 [读写] 参数寄存器   68 = 000000   単一力作设置 元-頻率 [读写] 参数寄存器   69 = 000000   単一力作设置 元 新华 [读写] 参数寄存器   69 = 000000   単一力作设置 元 新华 [读写] 参数寄存器   70 = 000000   単一力作设置 元 新华 [读写] 参数寄存器   70 = 000000   世 一力作设置 元 新华 [读写] 参数寄存器   70 = 000000   世 一力作设置 元 新华 [读写] 参数寄存器   70 = 000000   世 一力作设置 元 新华 [读写] 参数寄存器   70 = 000000   世 一力作设置 元 于列本 [读写] 参数寄存器   72 = 000000   世 一种作设 元 李 [读写] 参数寄存器   73 = 000000   世 一种作设 元 李 [读写] 参数寄存器   74 = 000000   四种平衡电相记参数 [读写] 参数寄存器   75 = 000000   四种平衡电相记参数 [读写] 参数寄存器   75 = 000000   四种平衡电相记参数 [读写] 参数寄存器   76 = 000000   可用于衡电机2参数 [读写] 参数寄存器   77 = 000000   可用于衡电机2参数 [读写] 参数寄存器   78 = 000000   可用于参与对作编码 [读写] 参数寄存器   78 = 000000   可用注 [读写] 参数寄存器   78 = 000000   000000   000000000000000000				
預留				
30年组合设置-P号5持续时间【读写、参数寄存器】   44 = 000000   単一动作设置-左上-頻率【读写、参数寄存器】   64 = 000000   単一动作设置-左下-頻率【读写、参数寄存器】   65 = 000000   単一动作设置-左下-頻率【读写、参数寄存器】   65 = 000000   単一动作设置-左下-頻率【读写、参数寄存器】   65 = 000000   単一动作设置-左下-频率【读写、参数寄存器】   67 = 000000   単一动作设置-右下-频率【读写、参数寄存器】   68 = 000000   単一动作设置-右下-频率【读写、参数寄存器】   68 = 000000   単一动作设置-右下-频率【读写、参数寄存器】   68 = 000000   単一动作设置-村上-频率【读写、参数寄存器】   69 = 000000   単一动作设置-村上-频率【读写、参数寄存器】   68 = 000000   単一动作设置-村上-频率【读写、参数寄存器】   68 = 000000   単一动作设置-根子-频率【读写、参数寄存器】   71 = 000000   単一动作设置-散子-频率【读写、参数寄存器】   72 = 000000   担外企動作端口电平逻辑【读写、参数寄存器】   72 = 000000   担外全制端口电平逻辑【读写、参数寄存器】   73 = 000000   担料平衡电机参数【读写、参数寄存器】   73 = 000000   担料平衡电机参数【读写、参数寄存器】   74 = 000000   担料平衡电机参数【读写、参数寄存器】   75 = 000000   担料全边型-呼号边外作编码【读写、参数寄存器】   75 = 000000   世祖自会设置-序号边外作编码【读写、参数寄存器】   76 = 000000   世祖自会设置-序号边外作编码【读写、参数寄存器】   78 = 000000   世祖自会设置-序号动作编码【读写、参数寄存器】   79 = 000000   世祖自会设置-序号动作编码【读写、参数寄存器】   79 = 000000   10   10   10   10   10   10			711 7411 - 771 - 571 - 571 - 171	
預留	12 C)-4			
背光亮度【读写,参数寄存器】       46 = 000000       单一动作设置-右下-频率【读写,参数寄存器】       66 = 000000         直动补料仓强度【读写,参数寄存器】       47 = 000000       单一动作设置-布下-频率【读写,参数寄存器】       68 = 000000         自动补料仓强度【读写,参数寄存器】       48 = 000000       单一动作设置-板-频率【读写,参数寄存器】       68 = 000000         自动补料仓强度【读写,参数寄存器】       49 = 000000       单一动作设置-板-频率【读写,参数寄存器】       69 = 000000         振动盘动作端口电平逻辑【读写,参数寄存器】       51 = 000000       自动补料仓操管、微导、参数寄存器】       71 = 000000         自动补料仓动作端口电平逻辑【读写,参数寄存器】       52 = 000000       四轴平衡电机2参数【读写,参数寄存器】       72 = 000000         自动补料仓动作端口电平逻辑【读写,参数寄存器】       53 = 000000       四轴平衡电机2参数【读写,参数寄存器】       73 = 000000         所留       55 = 000000       四轴平衡电机3参数【读写,参数寄存器】       74 = 000000         预留       55 = 000000       四轴平衡电机4参数【读写,参数寄存器】       75 = 000000         通讯设置一所印光源、写0为关光源】       57 = 000000       动作组合2设置于序号动作编码【读写,参数寄存器】       76 = 000000         背光测试设置【写1为开光源、写0为关光源】       58 = 000000       动作组合2设置于序号动作编码【读写、参数寄存器】       78 = 000000         市组会2设置于序号动作编码【读写、参数寄存器】       8000000       动作组合2设置于序号动作编码【读写、参数寄存器】       79 = 000000         预留       82 = 000000       动作组合2设置于序号动作编码【读写、参数寄存器】       79 = 000000         预留       82 = 000000       00000       00000       000000       000000       0000000       000000       000				
正向光亮度【读写,参数寄存器】			中一切作以直"左下"列半【联与,参数句任裔】 单、动作识别 左上 版本【法写 条数字方规】	
自动补料仓强度【读写,参数寄存器】				
自动补料仓廃动时间【读写,参数寄存器】				
預留				
振动盘动作端口电平逻辑【读写,参数寄存器】				
自动补料仓动作端口电平逻辑【读写,参数寄存器】				
背光控制端口电平逻辑【读写,参数寄存器】       53 = 000000       四轴平衡电机2参数【读写,参数寄存器】       73 = 000000         正向光控制端口电平逻辑【读写,参数寄存器】       54 = 000000       四轴平衡电机2参数【读写,参数寄存器】       74 = 000000         预留       55 = 000000       四轴平衡电机4参数【读写,参数寄存器】       75 = 000000         通讯设置—MODBUS地址【读写,参数寄存器】       56 = 000000       动作组合2设置—序号1动作编码【读写,参数寄存器】       76 = 000000         对作组合2设置—序号3动作编码【读写,参数寄存器】       77 = 000000       动作组合2设置—序号3动作编码【读写,参数寄存器】       77 = 000000         对作组合2设置—序号3动作编码【读写,参数寄存器】       78 = 000000       动作组合2设置—序号3动作编码【读写,参数寄存器】       79 = 000000         对作组合2设置—序号5动作编码【读写,参数寄存器】       80 = 000000       动作组合2设置—序号5动作编码【读写,参数寄存器】       79 = 000000         动作组合2设置—序号1持续时间【读写,参数寄存器】       81 = 000000       82 = 000000       000000         动作组合2设置—序号2持续时间【读写,参数寄存器】       83 = 000000       000000       000000         动作组合2设置—序号3持续时间【读写,参数寄存器】       85 = 000000       000000       000000         动作组合2设置—序号3持续时间【读写,参数寄存器】       85 = 000000       000000       000000         动作组合2设置—序号4持续时间【读写,参数寄存器】       87 = 000000       000000       000000         动作组合2设置—序号5持续时间【读写,参数寄存器】       89 = 000000       000000       000000         动作组合2设置—序号5持续时间【读写,参数寄存器】       89 = 000000       000000       000000				
正向光控制端口电平逻辑【读写,参数寄存器】 74 = 000000				
<ul> <li></li></ul>				
56 = 000000   3   3   3   4   4   2   3   3   5   5   5   5   5   5   5   5				
通讯设置-MODBUS地址【读写,参数寄存器】       57 = 000000       动作组合2设置-序号2动作编码【读写,参数寄存器】       77 = 000000         背光源测试设置【写1为开光源,写0为关光源】       58 = 000000       动作组合2设置-序号3动作编码【读写,参数寄存器】       78 = 000000         正向光源测试设置【写1为开光源,写0为关光源】       59 = 000000       动作组合2设置-序号4动作编码【读写,参数寄存器】       79 = 000000         动作组合2设置-序号5动作编码【读写,参数寄存器】       80 = 000000       新作组合2设置-序号1持续时间【读写,参数寄存器】       80 = 000000       80         动作组合2设置-序号2持续时间【读写,参数寄存器】       81 = 000000       82 = 000000       82 = 000000         动作组合2设置-序号2持续时间【读写,参数寄存器】       83 = 000000       83 = 000000         动作组合2设置-序号3持续时间【读写,参数寄存器】       85 = 000000       86 = 000000         动作组合2设置-序号4持续时间【读写,参数寄存器】       87 = 000000       88 = 000000         动作组合2设置-序号5持续时间【读写,参数寄存器】       89 = 000000       90 = 000000				
背光源测试设置【写1为开光源,写0为关光源】       58 = 000000       动作组合2设置-序号3动作编码【读写,参数寄存器】 78 = 000000         正向光源测试设置【写1为开光源,写0为关光源】       59 = 000000       动作组合2设置-序号4动作编码【读写,参数寄存器】 79 = 000000         扩展的主义。       指令功能说明       寄存器地址       指令功能说明       寄存器地址         动作组合2设置-序号5动作编码【读写,参数寄存器】 80 = 000000       81 = 000000       600000         预留       82 = 000000       82 = 000000         动作组合2设置-序号2持续时间【读写,参数寄存器】 83 = 000000       84 = 000000       66 = 000000         动作组合2设置-序号3持续时间【读写,参数寄存器】 85 = 000000       86 = 000000       66 = 000000         动作组合2设置-序号4持续时间【读写,参数寄存器】 87 = 000000       88 = 000000       67 = 000000         动作组合2设置-序号5持续时间【读写,参数寄存器】 89 = 000000       90 = 000000       90 = 000000				
正向光源测试设置【写1为开光源,写0为关光源】			24 1 177 H - 2477 13 0 - 24 11 2001 2 12 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2	_
指令功能说明				
动作组合2设置-序号5动作编码【读写,参数寄存器】 80 = 000000 动作组合2设置-序号1持续时间【读写,参数寄存器】 81 = 000000 预留 82 = 000000 动作组合2设置-序号2持续时间【读写,参数寄存器】 83 = 000000 预留 84 = 000000 动作组合2设置-序号3持续时间【读写,参数寄存器】 85 = 000000 预留 86 = 000000 预留 87 = 000000 数作组合2设置-序号4持续时间【读写,参数寄存器】 87 = 000000 动作组合2设置-序号5持续时间【读写,参数寄存器】 88 = 000000 动作组合2设置-序号5持续时间【读写,参数寄存器】 89 = 000000 动作组合2设置-序号5持续时间【读写,参数寄存器】 89 = 000000	业内几你例以权且【与1/A/I 儿你,与0/A大儿你】	59 - 000000	切下组百4以且 厅与4切下编码【庆马,参数可行船】	79 - 000000
动作组合2设置-序号5动作编码【读写,参数寄存器】 80 = 000000 动作组合2设置-序号1持续时间【读写,参数寄存器】 81 = 000000 预留 82 = 000000 动作组合2设置-序号2持续时间【读写,参数寄存器】 83 = 000000 预留 84 = 000000 动作组合2设置-序号3持续时间【读写,参数寄存器】 85 = 000000 预留 86 = 000000 预留 87 = 000000 数作组合2设置-序号4持续时间【读写,参数寄存器】 87 = 000000 动作组合2设置-序号5持续时间【读写,参数寄存器】 88 = 000000 动作组合2设置-序号5持续时间【读写,参数寄存器】 89 = 000000 动作组合2设置-序号5持续时间【读写,参数寄存器】 89 = 000000	<b>七</b> 人古代	灾方鬼抽屉	世 人 古	灾方鬼抽址
31			1月マ功能优労	可付給地址
预留       82 = 000000         动作组合2设置-序号2持续时间【读写,参数寄存器】       83 = 000000         预留       84 = 000000         动作组合2设置-序号3持续时间【读写,参数寄存器】       85 = 000000         预留       86 = 000000         动作组合2设置-序号4持续时间【读写,参数寄存器】       87 = 000000         预留       88 = 000000         动作组合2设置-序号5持续时间【读写,参数寄存器】       89 = 000000         预留       90 = 000000				
动作组合2设置-序号2持续时间【读写,参数寄存器】     83 = 000000       预留     84 = 000000       动作组合2设置-序号3持续时间【读写,参数寄存器】     85 = 000000       预留     86 = 000000       动作组合2设置-序号4持续时间【读写,参数寄存器】     87 = 000000       预留     88 = 000000       动作组合2设置-序号5持续时间【读写,参数寄存器】     89 = 000000       预留     90 = 000000				
预留     84 = 000000       动作组合2设置-序号3持续时间【读写,参数寄存器】     85 = 000000       预留     86 = 000000       动作组合2设置-序号4持续时间【读写,参数寄存器】     87 = 000000       预留     88 = 000000       动作组合2设置-序号5持续时间【读写,参数寄存器】     89 = 000000       预留     90 = 000000				
动作组合2设置-序号3持续时间【读写,参数寄存器】     85 = 000000       预留     86 = 000000       动作组合2设置-序号4持续时间【读写,参数寄存器】     87 = 000000       预留     88 = 000000       动作组合2设置-序号5持续时间【读写,参数寄存器】     89 = 000000       预留     90 = 000000		_		
预留     86 = 000000       动作组合2设置-序号4持续时间【读写,参数寄存器】     87 = 000000       预留     88 = 000000       动作组合2设置-序号5持续时间【读写,参数寄存器】     89 = 000000       预留     90 = 000000		_		
动作组合2设置-序号4持续时间【读写,参数寄存器】     87 = 000000       预留     88 = 000000       动作组合2设置-序号5持续时间【读写,参数寄存器】     89 = 000000       预留     90 = 000000		_		
预留     88 = 000000       动作组合2设置-序号5持续时间【读写,参数寄存器】     89 = 000000       预留     90 = 000000		_		
动作组合2设置-序号5持续时间【读写,参数寄存器】				
预 <mark>留 90 = 000000 </mark>		_		
		_		
	WALL	_		
	保存动作组合2参数设置【写1为保存、具写、控制聚客存聚】			
	保存动作组合2参数设置【写1为保存,只写,控制器寄存器】	91 - 000000		
	保存动作组合2参数设置【写1为保存,只写,控制器寄存器】	91 - 000000		
	保存动作组合2参数设置【写1为保存,只写,控制器寄存器】	91 - 000000		
	保存动作组合2参数设置【写1为保存,只写,控制器寄存器】	91 - 000000		
	保存动作组合2参数设置【写1为保存,只写,控制器寄存器】	91 - 000000		
	保存动作组合2参数设置【写1为保存,只写,控制器寄存器】	91 - 000000		
	保存动作组合2参数设置【写1为保存,只写,控制器寄存器】	91 - 000000		
-	保存动作组合2参数设置【写1为保存,只写,控制器寄存器】	91 - 000000		
	保存动作组合2参数设置【写1为保存,只写,控制器寄存器】	91 - 000000		

柔性振动盘读写指令说明

- 1、读操作(功能码0X03),从地址0002中读取一个字节: 00 01 00 00 00 06 01 03 00 02 00 01
- 00 01: 事务标识符
- 00 00: Modbus TCP协议
- 00 06: 后面有00 06个字节数据
- OA: 单元标识符
- 03: 功能码(读单个寄存器)
- 00 02: 开始读的数据的地址。从00 02开始读数据。
- 00 01: 注意这里不是读到00 01, 而是从开始位置读1个寄存器数据。
- 2、写操作(功能码0X06),往地址0001中写入数值5: 00 02 00 00 00 06 FF 06 00 01 00 05
- 00 02: 事务标识符
- 00 00: Modbus TCP协议
- 00 06: 后面有00 06个字节数据 0A: 单元标识符
- 06: 功能码(写单个寄存器)
- 00 01: 开始写数据的地址。从00 01开始写。 00 05: 写入数值5。