

智能自控版配置软件使用说明

V1.2



北京聚英翱翔电子有限责任公司

目 录

<i>-</i> ,	软件说明1
<u> </u>	硬件连接1
	1、接线说明1
	1.1.串口-智能自控版1
	1.2.网络-智能自控版2
Ξ,	软件界面4
四、	通讯设置4
	1、通讯方式选择
	2、通讯检测
五、	软件操作5
	1、名词解释5
	2、基本操作7
	3、校准时间8
	4、定时配置
	4.1 逻辑模式9
	5、开关量触发配置 11
	5.1、逻辑模式11
	5.2、触发条件12
	6、 模拟触发设置 13
	6.1、触发方式13
	6.2、逻辑关系13
	7、场景设置15
	7.1、逻辑模式15
	7.2、触发条件15
	7.3、示例
六、	联系方式

一、软件说明

本软件只适用于对 DAM 系列中的智能自控版设备进行参数配置,支持 RS232/485 和 TCP 连接通讯设置。

二、硬件连接

1、接线说明

1.1.串口-智能自控版

使用 RS232 直连线与设备进行连接。



DB9 头接口,引脚定义如下图所示:

1





DB9母头定义

引脚顺序	引脚作用+名称	
1	数据载波检测	DCD
2	数据发射	TXD
3	数据接收	RXD
4	数据设备准备	DSR
5	地	GND
6	数据终端准备	DTR
7	清除发送	CTS
8	请求发送	RTS
9	振铃指示	RI



端子接线,使用 RX、TX、GND 三个引脚,具体以每种设备的说明书内的 232 接线图为准。

1.2.网络-智能自控版

单网口版使用网线和设备直连或者经过路由器或交换机。

北京聚英翱翔电子有限公司



单 WIFI 版和 WIFI 网口版使用无线 WIFI 连接。



手机

三、软件界面

9 I BIN	(COMMENT	G 入配置	6			-8	Manine as his	虚软件	- 8 *
車口设置	-	R R	1000	THERE	HORE BEFORE	感到和空	场限截回2	BUILDIN	
BEL10100 第月方式 第日方式 第日前日 第日前日 第日前日 第日前日 第日前日 第日前日 第日前日 第日前日 第日日 第日 第日	打开第二 第二] 1000 100 1000 1000 		2018-01 展在地域 2018-0 2018-0 2019-0	1010日日日 第:22,7000,20900 14-20 活在了Mode 4-27 活在了Mode 12.16 時で702世紀	12019-03-02 16-06 (2019-03-02 16-06) (2019-07-06-5 17) (2019-17)(2019-21) (2019-21)(2019-21) (2019-21)(2019-21)(2019-21) (2019-21)(2	语, 内能, 公本,活出"黑的	₩0.00 0,23 ,2		
			(d) #	10087 (V) +1	ex 🛛 🗵 Millionala	()	前 交		

四、通讯设置

1、通讯方式选择

	通讯方式	串口	•
	±70+++27	串口	
①、点击	超时时间 吉	ТСР] ,

②、根据当前设备选择串口或 TCP 通讯方式(<u>注: TCP 通讯方式下,仅设备的工作模</u> 式为 TCP Server,即设备作为 Server 端)

③、根据选择的通讯方式选择对应的串口或写入设备的 IP 地址和端口号;

串口	COM3	-	IP	192 . 168 . 1 . 201 🖉				
波特率	COM3							
	COM4	,	端口	10000				
④、点	、击り 打 开 端 口							
软件下方提示 数据通讯端口已经打开 说明端口打开正常;								
正在這	连接服务器192.168.1.2	21;10000	代表	没 有正常连接。				

2、通讯检测

通讯正常界面如下图所示:

🍣 🛙 高级 保存配	置载入画	置		聚英翱翔DLC系	列配置软件		- 🗆 ×
串口设置 基本	<u>参数</u>	定时配置	开关量触发	模拟量触发	场景配置	场景配置2	意见反馈
)			
2019 - 04 - 0	3 11:28:	31 👻	读取设备时间				
2019 - 04 - 0	3 11:28:	31 -	配置当前时间				
			同步校准时间				
Modbus通讯	9600	-	None 👻				
DL645通讯	9600	-	None 👻				
× tortiavo 1							
172 만· 만· 만· 만· 안· · · · · · · · · · · · ·	0						
定量的时间X0.15							
1	点击	读取参数	设定参数				
			②、代ā	長通讯正常			
数据通讯端口已经打开		读取参数(成功				

软件下方提示^{开始读取波特率}代表没有正常通讯上。

五、软件操作

1、名词解释

▶ 规则:

一条可执行的逻辑条件设置, 【定时】、【模拟量触发】、【开关量触发】具有 **70** 组, 【场景】具有 **140** 组, 如下图所示:

	规则	触发条件	动作内容	寄存器描述
	1	禁用	禁用	WAOHEX, 12000_000000
1	2	禁用	禁用	WAOHEX, 12007_000000
ł	3	禁用	禁用	WAOHEX, 12014_000000
ł	4	禁用	禁用	WAOHEX, 12021_000000
k	5	禁用	禁用	WAOHEX, 12028_000000

▶ 触发机制:

触发机制	事件触发执行	•
	事件触发执行	
	事件强制执行	



事件触发执行:符合触发条件执行一次后需等待重新到达触发条件才能再次执行;

举例:规则1设置为大于20℃打开第一通道继电器时,温度升到20℃以后,触发执行打开第一路继电器,重新再次触发需要温度降为20℃以下,再次升温至20℃以上后,才会再次执行。

事件强制执行:符合触发条件会一直强制执行设置的触发动作,此时手动操作 会失效。

▶ 执行动作:

执行动作:	禁用	
	禁用	ŀ
· 通 诺 洗 怒 ·	关闭继电器	1
	打开继电器	۱
	反相操作继电器	1

打开继电器: 吸合选择的继电器通道, 可选择多个通道;

关闭继电器: 断开选择的继电器通道, 可选择多个通道;

反相操作继电器:根据当前继电器输出通道的状态进行反相操作,比如此时1 通道为吸合状态,反相操作设置后,触发条件会断开继电器,2通道为断开状态,反 相操作设置后,触发条件后会吸合继电器。

▶ 动作时间:

设置的是继电器或者 AO 输出的点动延时时间,如图所示:

执行动作:	打开继	电器	-	动	作时间:	0		-	代表点动延时时间,单位系
通道选择:	 ✓ 1 2 3 4 	5 6 7 8	9 10 11 12	13 14 15 16	17 18 19 20	21 22 23 23 24	25 26 27 28	29 30 31 32	約6,7 平位次 数为0.1s,设置 10为打开1s后 自动关闭

动作时间为0代表输出为常开或者常闭状态

▶ 场景:

一条完整的逻辑操作设置,需要先设置一条触发场景设置,和一条关闭场景设置,比如:设置输出端的触发循环操作等,具体请查看场景设置内的举例说明。

▶ 启动场景:

作为第一次启动场景的触发条件。

▶ 停止场景:

作为停止场景的触发条件。

- ➤ AO 输出:
- 官网: <u>www.juyingele.com.cn</u>

当设备具有 AO 输出功能时,触发的执行动作可以设置为 AO 输出对应的数 值,可以选择多个输出通道,具体如下图所示:



2、基本操作

设备正常通讯后,修改参数步骤,如图所示:

	Minimute a	特殊透影性	- 6 *
	-	12 1950,576	
	\$1. #281	航安条件	动作内容 春存器运过
②、点击修改	1 1251	2000-0-0-6-80:60 2.00	#[6:行] 打开提 = #6083,12000_00000
521	2 早用	Mill Mill	WASHEE, 12007_00000
	3 MR	MR	RACHEX, 12014_00000
和於中華 #281 · 統於代生 单行第235(7 · 建指相式 近后22年)	* 4 MH	修改參数同步且示一致幕構	NACHEX, 12021_00000
8750	5 34	14 M	#A04801_12003_00000
Hard P	6 AH	MR	NACHEX, 12095_00000
· 年 每年 → 月 毎月 → 日 毎一天 →	7	が用	#ACHEX, 12042_00000
	0 MR	制用	\$AGHEX, 12049_00000
2] • • • 17 (4/) + • • 6 (4+6> (*)	9 M.H	MR	WACHER, 12056_00000.
然行动作	10 熱用	MR	WACHEX, 12063_00000
	11 展用	解剖	MACHEE, 12070_00000
n.行动作: 打开提电路 + 动作时间: 0	12 MH	MR	NaCHEX, 12077_00000
20013 四9 四13 四17 四21 四25 四29	13 懇用	MR	RACHEX, 12004_00000
建築品级 2 2 6 10 114 118 22 2 26 2 30	14 懸用	Mm	%ADHEX, 12091_00000
四月 四7 四日 四日 四日 四日 四日 四日	15 禁用	「新用	RAGNEST, 120985_00000
	16 18円	MR	RACHEX, 12105_00000
	17 疑用	製用	WADNEX, 12112_50000
①、修改基本参数	10 MH	14 A	#ACHEC_12119_00000
	20 献用	MA	WADNEX, 12126_00000
	20 秋用	が用	#AGHEX, 12133_00000
	21 M.A	「「「」	RADHER, 12140_50000
	22 M.A	MR	WACHES, 12147_00000.
	23 MH	MR	WACHEX, 12154_00000
(D)、指示配置成功,进度条100%	24 疑刑	製用	WACHEST, 12161_00000.
	25 M.HI	MR	WalHEE, 12168_00000 -
BEBILLOOD/171 ncf22/63/975			-

- ▶ 恢复:撤回之前修改的参数;
- ▶ 复制:复制当前规则到后续的规则里,点击一次复制向下复制一次;
- ▶ 修改:点击修改,然后才能修改参数,否则修改的参数无效;
- ▶ 下载参数:将当前修改的参数写入设备内部;
- ▶ 读取参数:读取当前设置的所有规则。

3、校准时间

- ➤ 云平台版设备用此软件连接不需要校准时间,云端设备连接服务器时会自动校准时间;
- ▶ 串口版设备初次连接,需要先进行时间校准,如下图所示:

4 高级保存配置	载入配置		聚英翱翔DLC系	- 🗆	×		
串口设置 基本参数	<u>故</u> 定时配置	开关量触发	模拟量触发	场景配置	场景配置2	意见反馈	
2019 - 04 - 03 11 2019 - 04 - 03 11 2019 - 04 - 03 11 Modbus通讯 DL645通讯 巡检时间x0.1s 超时时间x0.1s	3:23:29 v 3:23:29 v 9600 v 9600 v 9600 v 0 v 0 v 0 v	读取时间 配置当前时间 同步校准时间 None マ None マ	①、点击 ②、点击 ③、点击	读取当前设行 配置当前电服 将设备内部时	备内部的时钟 卤系统时间; 时间与系统时	时间 间进行同步	
			下方提示	₹成功即可			
数据通讯端口已经打开	读取时间]成功2019-04-03 13:23	:29]	

完成时间校准后,设备的定时规则会根据校准的时间进行执行。

4、定时配置

默认所有定时规则为禁用状态,如下图所示:



智能自控版配置软件使用说明 V1.1

\$ 高級 保存配				服英期	和心系列	联盟 轮件		- 5	x
串口设置 基本	参数 定日	記習 开关型的	202 AQA	2 000 200 1680		场展配置2 意见8	記録		
な算	2011	1022	下數會数	建取参数	HERE	触发条件	动作内容	直存器描述	1
					i	禁用	1410)	WARHEN, 1200	
		1021			2	補用	禁用	VACHEX, 1200	
10000	11.0	Winserster (T	and a second	(++m)	э	鮮用	禁用	¥A0HEX, 1201.	
规则序号 规则1	 · · · · · · · ·	##14#E22047 +	逻辑模式	第111 •	.4	展開	禁用	VAOHEX, 1202.	
		新开放在H1			5	「「「「」」	禁用	¥ADHEX, 1202	
		1.0000000000			6	禁用	幕用	VA0102, 1203	
					7	補用	慧用	¥A0HEX, 1204	
					0	開開	禁用	YAOHEX, 1204	
					9	開用	慧用	VADHEX, 1205	
					10	禁用	禁用	VAOHEX, 1206.	
					11	「「「「」	慧用	¥A0HEX, 1207	
					12	就用	禁用	VA0HEX, 1207	
					13	展用	慧用	YADHEX, 1206.	
					14	MA	鮮用	YAOHEX, 1209	
					15	展用	慧用	YADHEX, 1209	ŝ.
					16	禁用	禁用	VADHEX, 1210	
					17	「秋田	禁用	¥AOHEX, 1211	
					18	禁用	禁用	VADHEX, 1251	
					19	禁用	禁用	WAOHEX, 1212.	1
ARTICLE COLORIDATE		INTERNAL AND A DESCRIPTION			1				

4.1 逻辑模式

逻辑模式		定点控制 🚽	
		禁用	1.
		定点控制	
		星期模式	Γ.
E	每一	时间点范围1	
		时间点范围2	
			-;

定时的逻辑模式具有四种,如图所示:

▶ 定点控制:

定时触发条件可设置到年月日时分秒,如下图所示:

					触发条件				
	年	每年	-	月	每月	•	Β	每一天	-
	вj	每小时	•	分	每分钟	•	秒	每1秒	-
	每年:	忽略年设计	置,以月	为定	E时触发条(牛,举例] :		
年	每年	•	月 1月		• 代	表每年的	1 月	触发定时挂	喿作;
	每月 :	忽略月设	置,以E	为定	时触发条伯	牛,举例] :		
月	每月	•	日 3号		一一代表	表每月 3	号触	发定时操作	Ē;

\$\$P\$北京聚英翱翔电子有限公司 智能自控版配置软件使用说明 V1.1
每一天: 忽略日设置, 以小时为定时触发条件, 举例:
年 毎年 ▼ 月 毎月 ▼ 日 毎─天 ▼
討 6 ▼ 分 每分钟 ▼ 秒 每1秒 ▼ 代表毎日6占钟
发定时操作;
每小时: 忽略小时设置, 以分钟为定时触发条件, 举例:
时 每小时 → 分 10 → 代表每小时的第10分钟触发定时操作;
每分钟: 忽略分钟设置, 以秒为定时触发条件, 举例:
分 每分钟 ▼ 秒 8 ▼ 代表每分钟的第8秒触发定时操作;
每1秒: 忽略秒设置, 正常不应设置此种触发条件。
完整举例:
年 毎年 ▼ 月 1月 ▼ 日 3号 ▼
Bt 6 , + + 10 , #b 8 ,
○ 1月3号6点10分8秒触发定时操作。
▶ 星期模式:
星期触发条件如下图所示,可多选:
触发条件
📄 星期日 📄 星期一 📄 星期二 📄 星期三 📄 星期四 📄 星期五 📄 星期六
分 每分钟 ▼ 秒 每1秒 ▼
小时选择 0 3 6 9 12 15 18 21
1 4 7 10 15 16 19 22 2 5 8 11 14 17 20 23
小时选择:
操作;
tile 8
每分钟:忽略分钟设置,以秒为定时触发条件,举例: ^{**} [*] [*] 代表每分钟的第8秒触发定时操作;

每1秒: 忽略秒设置, 正常不应设置此种触发条件。

10



完整举例:

🔲 星期日	🔽 星期	ß— 🔽	星期二	▼ 星期	∄Ξ 🔽	星期四	☑ 星期	五 🔲 星	期六	
	分	0	•	٠ ع	b 0		•			
小时选择	0	3	V 6	9	12	15	18	21		
	2 I	<u> </u>	8	10 11	13	16 17	1920	22 23		代表周

到周五的早上6点整执行触发定时操作。

时间点范围1:作为场景触发设置里面的一种触发条件,如下图所示:

		规则		
规则序号 规则	1 • 触发	机制事件触发执行	▼ 逻辑模式	时间点范围1 🚽
		触发条件		
起点时间	2019 - 04 - 01	00 : 00 : 00	•	
结束时间	2019 - 05 - 01	00 : 00 : 00	•	

时间点范围 2: 设置一段时间内的触发动作,如下图所示:

					触发条例				
■ 星期	3 🔳	星期一 [星期二	- V <u>-</u>	期三	星期四	9 🔲 星	期五 📄	星期六
起点时间	I	06:00:	00		-				
结束时间	I	18:59:	59		-				
					执行动作	乍			
执行动作:	关闭纲	≛电器	•	动	作时间:	0			
通道选择:	1 2 3	5 6 7	9 10 11	13 14 15	17 18 19	21 22 23	25 26 27	29 30 31	
	4	0	12	10	20	24	28	52	

5、开关量触发配置

5.1、逻辑模式

可设置两种触发条件方式:

- 1、光耦输入通道:代表开关量 DI 输入;
- 2、继电器输出通道:代表继电器控制 DO 输出。

北京聚英翱翔电子有限公司



5.2、触发条件

▶ 触发类型:

光耦输入和继电器输出均具有两种,**导通(有输入)**或者**断开(无输入)**,如 图所示:

触发类型	高电平/导通	•
	高电平/导通	
脫友理迫	低电平/断开	

▶ 触发通道:

代表当前规则使用的具体的通道,比如使用第一路光耦(DI)输入作为触发条件;

▶ 稳定时间:

当导通或者断开保持一段时间后,执行触发动作,单位系数为 0.01s,比如设置为 10,保持时间为 10*0.01s=0.1s 以后执行触发动作,如图所示:

稳定时间	10	x0.01s
(BAERTIPJ	10	x0.01s

▶ 退出条件:

单位系数为 0.01s, 代表不符合触发条件时保持多长时间后, 退出触发状态, 等待再次触发。举例:

● 第一种:

触发类型	高电平/导通	-	稳定时间	10	x0.01s			
触发通道	通道1	•	退出条件	10	x0.01s	化主已涌	0.1c	마는
						们衣守囲	0.15	巴丁

触发动作,只要不是导通状态(断开)时间≧**0.1s** 就会退出触发设置的输出动作,重 新导通会再次触发动作。

● 第二种:

触发类型	高电平/导通	-	稳定时间	10	x0.01s
触发通道	通道1	-	退出条件	100	x0.01s

代表导通 0.1s 时

触发动作,此时如果在导通状态下因为失误操作或者其他原因造成触发中断,但是在 1s 内重新恢复导通触发条件,此时触发设置的输出动作会一直保持为之前的输出状态,而不会和第一种一样动作两次。

12

6、模拟触发设置

6.1、触发方式



▶ 模拟量输入触发: 4-20ma 或者 0-10V、0-5V 等模拟量输入信号源;

▶ 数字量保持触发:扩展备用,暂时不可用。

6.2、逻辑关系

逻辑关系具有 AI ≥阈值下限、AI ≤阈值上限、阈值上限 ≥AI ≥阈值下限 (且)、AI ≤阈值下限或 AI ≥阈值上限(或)等四种逻辑关系。

注意:阈值为电流的原始数值,4-20ma对应的原始数值为4000-20000;

0-10V 对应 0-10000,如需要根据实际传感器数据设置触发,需要计算触发阈 值,转换公式为 y=ax+b,y 为实际传感器值,x 为电流原始值,a 为比例系数,b 为线性 系数,举例:4-20ma 的温度传感器,量程为-40-120℃,则转换公式为:y=0.01x-80, 当 20℃为触发阈值时,则电流原始值为 20=0.01x-80,电流原始值为 10000。

➤ AI≧阈值下限:设置当前触发条件的下限阈值,大于下限阈值触发动作,比如:

12207
规则序号 规则1 ▼ 触发机制 事件触发执行 ▼ 逻辑关系 ≥ ▼ 通道类型 模拟量输入通道 ▼ 触发通道 通道1 ▼
触发条件
阈值 4500
稳定时间 1 x0.1s 退出条件 1 x0.1s
执行动作
执行动作: 打开继电器 🖌 动作时间: 0
通道选择: 2 6 10 14 18 22 26 30 3 7 11 15 19 23 27 31

- > AI≤阈值上限:设置当前触发条件的上限阈值,低于上限阈值触发动作;
- ▶ 阈值上限≥AI≥阈值下限(且):设置 AI 大于下限阈值小于上限阈值时触发动作,举例:



规则								
规则序号 规则1 ▼ 触发机制 事件触发执行 ▼ 逻辑关系 L ≤ AI ≤ H ▼ 通道类型 模拟量输入通道 ▼ 触发通道 通道1 ▼								
触发条件								
阈值下限 4500 阈值上限 16000								
稳定时间 1 ×0.1秒 →								
执行动作								
执行动作: 打开继电器 ▼ 动作时间: 0								
通道选择: ¹ ⁵ ⁹ ¹³ ¹⁷ ²¹ ²⁵ ²⁹ ² ² ⁶ ¹⁰ ¹⁴ ¹⁸ ²² ²⁶ ³⁰ ³ ⁷ ¹¹ ¹⁵ ¹⁹ ²³ ²⁷ ³¹ ⁴ ⁸ ¹² ¹⁶ ²⁰ ²⁴ ²⁸ ³² ³¹ ³² ³¹								

➤ AI ≤ 阈值下限或 AI ≥ 阈值上限(或): 设置 AI 低于阈值下限或者大于阈值上限时 触发设置动作,举例如下:

規则						
规则序号 规则1 ▼						
触发条件						
 阈值下限 5000 阈值上限 18000 稳定时间 1 x0.1秒 ↓ 						
执行动作						
执行动作: 打开继电器 🚽 动作时间: 0						
通道选择: 1 5 9 13 17 21 25 29 2 6 10 14 18 22 26 30 3 7 11 15 19 23 27 31 4 8 12 16 20 24 28 32						

▶ 稳定时间:

当 AI 输入值保持一段时间后,执行触发动作,单位系数为 0.1s,比如设置为 10,保持时间为 10*0.1s=1s 以后执行触发动作,如图所示:

稳定时间	10	x0.1s
想定时间	10	x0.1s

阈值上限≧AI≧阈值下限(且)、AI≦阈值下限或 AI≧阈值上限(或)关系下,稳定时间为可选择,如下图所示:

稳定时间] 1	x0.1秒 👻
		x0.1秒
		秒
		分钟
行动作:	打开继电器	x10分钟

▶ 退出条件:

单位系数为 0.01s, 代表不符合触发条件时保持多长时间后, 退出触发状态, 等待再次触发。举例:

● 第一种:

AI≧阈值下限逻辑关系设定下:

阈值	4800]							
稳定时间	1	x0.1s	退出条件	1	x0.1s	代表	ΔT	输入	保持
• 叶舳 尖 动 佐	□ ᅖ ^ т #	会) 估任工	1000 伊村	⊧⊯)司 >∩ 1	。 計	日山柏	423	小型的	於山

0.1s 时触发动作,只要 AI 输入值低于 4800 保持时间 ≥ 0.1s 就会退出触发设置的输出 动作,AI 数值 ≥ 4800 会再次触发动作。

● 第二种:

AI≧阈值下限逻辑关系设定下:

阈值	4800]				
稳定时间	10	x0.1s	退出条件	50	x0.1s	

代表 AI 输入大于

4800 阈值保持 **10*0.1=1s** 后触发动作,此时如果 AI 输入因为干扰或者波动等其他原因造成 AI 输入值低于 **4800**,但是在 **50*0.1=5s** 内重新≧**4800** 阈值,此时触发设置的输出动作会一直保持为之前的输出状态,而不会和第一种一样动作两次。

7、场景设置

7.1、逻辑模式

- ▶ DI通道:当前规则使用 DI 开关量输入作为触发条件,为导通/断开方式;
- ▶ DO 通道:当前规则使用 DO 通道作为触发条件,为导通/断开方式;
- 场景通道:当前规则使用一个场景通道作为触发条件,为启动场景和停止场景方式;
- ▶ 条件执行:使用三条规则同时作为触发条件;

7.2、触发条件

▶ DI/DO/场景通道:

触发方式有两种:有效信号/导通和无效信号/断开,如图所示:

触发方式	有效信号/导通 🗸	
	有效信号/导通	
	无效信号/断开	ŀ.

● 触发通道:

代表当前规则使用的具体的通道,比如使用第一路光耦(DI/DO/场景)输入作为触发条件;

● 稳定时间:

当有效(导通)或者无效(断开)保持一段时间后,执行触发动作,单位系数 为 0.01s,比如设置为 10,保持时间为 10*0.01s=0.1s 以后执行触发动作,如图所示:

稳定时间	10	x0.01s
------	----	--------

● 退出条件:

单位系数为 0.01s, 代表不符合触发条件时保持多长时间后, 退出触发状态, 等待再次触发。举例:

♦ 第一种:

触发通道	通道1	-	稳定时间	10	x0.1秒
触发方式	有效信号/导通	•	退出时间	10	x0.1秒

代表有效(导通)1s

时触发动作,只要不是有效(导通)状态【无效(断开)】时间≥1s 就会退出触发设置的输出动作,重新导通会再次触发动作。

♦ 第二种:



代表有效(导通)1s 为失误操作或者其他原因造成触发中

时触发动作,此时如果在有效(导通)状态下因为失误操作或者其他原因造成触发中断,但是在 10s 内重新恢复有效(导通)触发条件,此时触发设置的输出动作会一直保持为之前的输出状态,而不会和第一种一样动作两次。

▶ 条件执行

条件执行使用三个规则作为触发条件,三个触发条件包含以下五种,如图所示:

16

常数	•	
常数		
时间规则		
开关量规则		
模拟量规则		
场景1规则		
场景2规则		匂

」,每个触发条件可以选择其中任意一种规则;

三个触发条件使用的逻辑关系如下图所示:

逻辑关系	禁用 ▼
	禁用
客住 X1	Y = X1 X2 X3
301T A1	Y = X1 & X2 & X3
	Y = X1 & (X2 X3)
亲(+ X2	Y = X1 (X2 & X3)
	Y = X1 ^ (X2 X3)
条件 X3	Y = X1 ^ (X2 & X3)
	Y = !(X1 X2 X3)
稳定时间	Y = !(X1 & X2 & X3)

- 时间规则: 使用【定时配置】内的某一条规则作为触发条件;
- 开关量规则: 使用【开关量触发】内的某一条规则作为触发条件;
- 模拟量规则: 使用【模拟量触发】内的某一条规则作为触发条件;
- 场景规则: 使用【场景配置】内的某一条规则作为触发条件。
- 逻辑关系:

逻辑运算符定义说明:

|: 或; &: 与; ^: 异或; !: 逻辑取反;

X1代表第一个触发条件; X2代表第二个触发条件; X3代表第三个触发条件;

- ♦ Y = X1 | X2 | X3: 代表三个触发条件为或关系,符合三个触发条件中的任意一 个就可以执行触发动作;
- ◆ Y = X1 & X2 & X3: 代表三个触发条件为且关系,符合三个触发条件时,执行 设置的触发动作;
- ♦ Y = X1 & (X2 | X3): 代表 X1 符合触发条件同时 X2 和 X3 其中的任意一个符 合就可以执行触发动作;
- ♦ Y = X1 | (X2 & X3): 代表 X1 符合触发条件或 X2 与 X3 同时符合触发条件执行触发动作;
- ★ Y = X1 ^ (X2 | X3)→ (X2 | X3) 其中 X2 或 X3 符合触发条件则代表 (X2 | X3) 整体符合触发条件。

①: X1符合, (X2 | X3)符合, 不触发动作;

②: X1符合, (X2 | X3)不符合, 触发动作;

③: X1 不符合, (X2 | X3)符合, 触发动作;

④: X1 不符合, (X2 | X3) 不符合, 不触发动作;

- ◆ Y = X1 ^ (X2 & X3)→ (X2 & X3) 其中 X2 和 X3 都符合触发条件则代表
 (X2 | X3) 整体符合触发条件,有一个符合触发条件 (X2 | X3) 整体都不符合触发条件。
 - ①: X1 符合, (X2 & X3) 符合, 不触发动作;
 - ②: X1 符合, (X2 & X3) 不符合, 触发动作;
 - ③: X1 不符合, (X2& X3)符合, 触发动作;
 - ④: X1 不符合, (X2 & X3) 不符合, 不触发动作;
- ◆ Y = !(X1 | X2 | X3)→①:X1、X2、X3 都符合时,触发动作;
 - ②: X1、 X2、X3 中有一个符合,不触发动作;
- ◆ Y = !(X1 & X2 & X3)→①:X1、X2、X3 都符合时,不触发动作;

②: X1、 X2、X3 中有一个符合, 触发动作;

● 稳定时间:

当符合逻辑关系的触发条件保持一段时间后触发动作,单位系数为 0.1s,

	逻辑关系	逻辑关系 Y = !(X1 & X2 & X3) ▼							
	条件 X1	开关量规则 🗸	规则4	•					
	条件 X2	开关量规则 🗸	规则1	•					
	条件 X3	开关量规则 🗸	规则1	•					
11.1.	稳定时间	10	x0.1秒	-					_
比如:					代表符合	的触友条件	件卜保持	1S ,	后

执行设置的触发动作。

7.3、示例

▶ 示例一:

以温室大棚为例,当光照度大于1000(晴天太阳升起)拉起卷帘,阴天不拉起卷帘; 定时早9点拉起卷帘;雨量传感器监测雨天不升起卷帘;

该栏内的场景即一个逻辑。比如在循环控制,电机正反转循环时,可在此栏内进行设置。

以农业灌溉浇水起泵为例:



①、开关量1启动场景一,4个继电器一组,循环2秒打开一组,

港口号	- 1802	專助經濟	资普选	4		保持就置文件			
古特车	(MOE	关闭测口	- 20 KD (7	<u></u>		加弗政遵交件			
125162	开关期被实际图	1128455E	傳基设置	推測时间					
PHARKE		Constant of the second		per la constitución de la consti	ware and				
规制符	MIN(?	- 事件:	事件被发现了 =		依臘				
情景绘图					291				
场单曲卷 •	1 • 1	有效提号/3	9A +						
1618:	6 •)	19 D	+0.189		输出				
100165					States -				
(後年)	傳止场幕 。	- 18	-0.182		and the second se				
场景话提	VII FLE	5 211321117212	1 11 25 21 29						
	22 2.6 2	ID 14 18 2	2 1 25 25 30		42.85				
52		11 15 19 2							
机防	工作方式			0.0-0-020			200		
1	【15日 1】	场美丽动后保持中的	翰实动作, 混出场界	保持0 0秒,等待	用大脑安本相同	 【动作】单次执行打开他电器【 	通道1 2 3 4 7		1
5	E/乐景 13	场景窗边后保持2时	軸发动作 港出场景	保持0.085,等待	明次触发亦规则	- 【动作】单次执行关闭图电器[直通1 2 3 4 3		
3	【场景 1】	场景高级后使持2地	翰水动作:退出场界	保持0.085.等待	与次触发活机则	- 【动作】单次执行打开湖电器[直線5 6.7.8.1	1	100 FT 1T II 408 ch 75
4	C/6冊 13	场景自动后保持中的	輸出功作 退出场景	操作 动脉 事件	有次触发本规则	。【结作】单次执行关闭服用器[通道F 6 7 8 1		加州打开题吧
5	【培養 1】	结果自动后保持中的	輸出动作:混出场景	相相 的法事件	有次触觉不规则	- 【动作】单次执行打开煽电器[通潮 印11 日1		
8.	E 特殊 13	幼果自动后保持中的	触发动作 遗出场景	目標目10 148、等待日	耳次触觉本规()	。【动作】单次执行关闭图电器[動調約 10 11 15 1		
T	【动景 1】	结果自动后保持4秒	被定动作 退出场易	精神、地、事物	男次触觉本规的	《【动作】单次执行傅止场集(场	\$1) <	□ 循环场景	
8	制用								
9	MA								
30	開用								
13	林用								
12	W/III								
13	MPRI .								
1.1	and and								

②、开关量2关闭场景一

COMMENSION						Harden and and and and and and and and and an	1. Mar. 1. Mar.
④口号 波特军	10007 · · · · ·	-	设备选择	el c		保存保置完件	
	1600 +	关闭朝口	RRDS 9	2		加新配置文件	
對撒思	开关机械发展器	ato Base at B	情景设置	根北时间			
月始通過時代哲 1808页:	#8093	- \$\$(t) 3	alangen -		8		
完成。循环控制	DI .			1	PL		
光螺输入道 •	3 . 8	連甲/尊直 ▼ 10 0	+0.05秒 +0.05秒	127	改一		
动作选择			-a arts	TR	17.21		
新作 :	мн -	. 0	+0. 2 8 9		11:11		
3E.04	工作方式						
	[11 1] (B	排產电平保持0.10秒象	主发动作 维持低电	平保持0.00秒,等待	两次触发本系	J则。【动作】单次执行启动场景(场景)	·启动场景1
t.	【11:2】 增	排產电平保持0.10形象	蛇方动作 维持低电	平保持0.00秒,等待	两次触发本系	III》《动作】单次执行停止场暴[场暴]) (直山長県1
1	型用						厅此初京↓
6	駛用						
5	「「「「」」						
8	舷用						
7	禁用						
B	禁用						
9	試用						

六、联系方式

技术支持联系方式:

联系电话: 4008128121/010-82899827-803

联系 QQ: 4008128121/3323725294

官网: <u>www.juyingele.com.cn</u>



官网: <u>www.juyingele.com.cn</u>