

# 通信指令使用详细解说

## 1-4: T1-T4触发发行

无协议发送格式:

发送  
T1结束符            相机1触发  
T2结束符            相机2触发  
T3结束符            相机3触发  
T4结束符            相机4触发

接收 (反馈无勾选)  
数据1, 数据2, 数据3。。。结束符

接收 (反馈勾选)  
T1结束符  
数据1, 数据2, 数据3。。。结束符



例:相机1触发, 并输出2个数据  
(设定无反馈, 小数位是3, 前端消0)

发送  
T1结束符  
接收  
1.234,23.789结束符

协议通信发送格式请详细参考协议通信说明

## 5: 切换程序号

无协议发送格式:

发送  
PW,nnn结束符  
接收 (反馈勾选)  
PW结束符

参数:  
nnn: 程序号 (0-999)

例: 切换程序号为3

发送  
PW,3结束符  
接收  
PW结束符

协议通信发送格式请详细参考协议通信说明

## 6: 切换执行条件号

无协议发送格式:

发送  
EW,c,nnn结束符  
接收 (反馈勾选)  
EW结束符

参数:  
c: 相机编号  
1: 相机1  
2: 相机2  
3: 相机3  
4: 相机4  
nnn: 执行条件号 (0-64)

例: 切换相机2的执行条件号为3

发送  
EW,2,3结束符  
接收  
EW结束符

协议通信发送格式请详细参考协议通信说明

## 7: 复位

无协议发送格式:

发送  
RS结束符  
接收 (反馈勾选)  
RS结束符

协议通信发送格式请详细参考协议通信说明

## 8: 重启

无协议发送格式:

发送  
RB结束符  
接收 (反馈勾选)  
RB结束符

协议通信发送格式请详细参考协议通信说明

# 通信指令使用详细解说

## 9: 触发禁止输入

无协议发送格式:

发送  
TE结束符

接收 (反馈无勾选)  
TE结束符

协议通信发送格式请详细参考协议通信说明

## 10: 写入外部字符串

无协议发送格式:

发送  
STW,c,nnn结束符

接收 (反馈勾选)  
STW结束符

参数:  
c: 相机编号  
1: 相机1  
2: 相机2  
3: 相机3  
4: 相机4  
nnn: 外部字符串

例: PLC写入相机1的外部字符串ABC\_123

发送  
STW,1,ABC\_123结束符

接收  
STW结束符

## 11: 写入机械手拍摄位置坐标

无协议发送格式:

发送  
CPW,c,X,Y,Z,RX.RY,RZ结束符

接收 (反馈勾选)  
CPW结束符

参数:  
c: 相机编号  
1: 相机1  
2: 相机2  
3: 相机3  
4: 相机4  
X: 机械手工具坐标系X轴坐标值  
Y: 机械手工具坐标系Y轴坐标值  
Z: 机械手工具坐标系Z轴坐标值  
RX: 机械手RX轴坐标值 (仅限6轴机械手)  
RY: 机械手RY轴坐标值 (仅限6轴机械手)  
RZ: 机械手工具坐标系角度值

如果是4轴机械手, RX和RY都为0

## 12: 3D激光配方切换

无协议发送格式:

发送  
PW3D,nnn结束符

接收 (反馈勾选)  
PW3D结束符

参数:  
nnn: 3D激光程序号

例: 切换3D激光的程序号为5

发送  
PW3D,5结束符

接收  
PW3D结束符