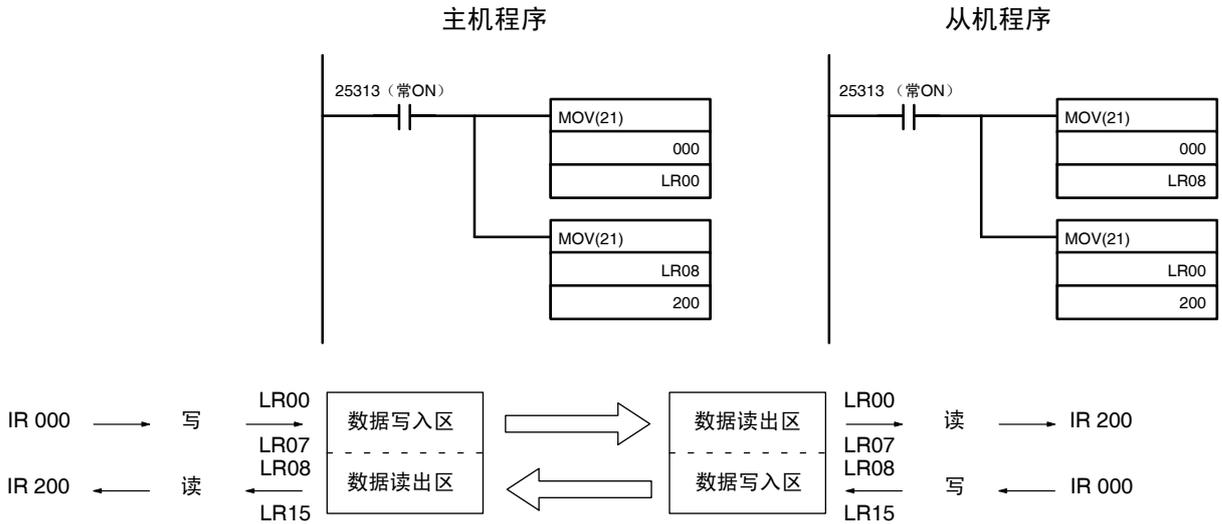


编程示例

本例梯形图程序表示将每一个SRM1中的IR000状态复制到其他SRM1里的IR200中去。



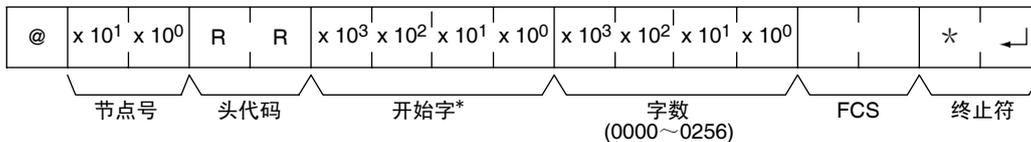
## 4-5 Host Link 命令

本节说明从主计算机发送到PC的命令。

### 4-5-1 IR/SR 区域读-RR

从指定字开始，读取指定个数的IR和SR 字的内容。

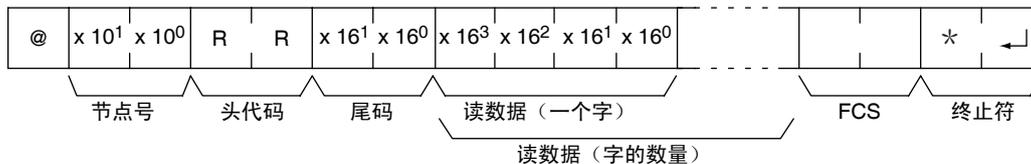
命令格式



注 \*开始字：在CPM2A/CPM2C PC中是0000~0049和0200~0255，在CPM1/CPM1A/SRM1(-V2) PC中是0000~0019 和0200~0255。（对于不存在的IR 和SR字，将返回一个“0000”的应答信号）

响应格式

尾码00表示正常完成。



- 注 1. 在CPM2A/CPM2C PC中不能定义字0050~0199，在CPM1/CPM1A/SRM1(-V2) PC中不能定义字0020~0200，如果企图读取这些字，将返回一个“0000”的应答信号。
- 2. 当读取超过30字的数据块时，应将应答拆分开来。

参数

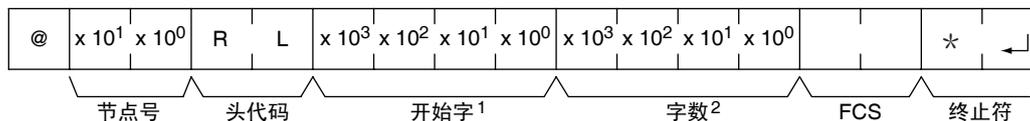
读数据（响应）

由命令指定字数的内容以16进制数作为应答返回。这些字从指定的开始字开始，按照顺序返回。

## 4-5-2 LR 区域读-RL

从指定字开始，读取指定个数的LR字的内容。

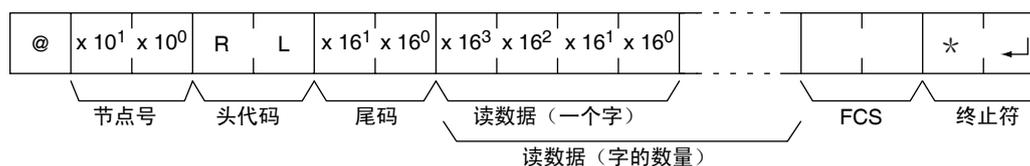
命令格式



- 注
1. 开始字：0000~0015
  2. 字数：0001~0016

响应格式

尾码00表示正常完成。



参数

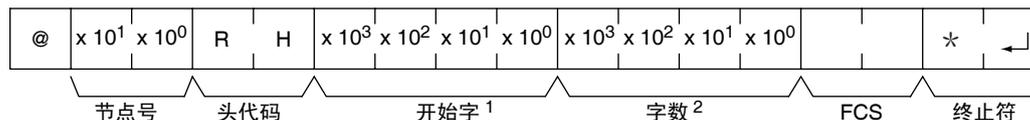
读数据（响应）

由命令指定字数的内容以16进制数作为应答返回。这些字从指定的开始字开始，按照顺序返回。

## 4-5-3 HR 区域读-RH

从指定字开始，读取指定个数的LR字的内容。

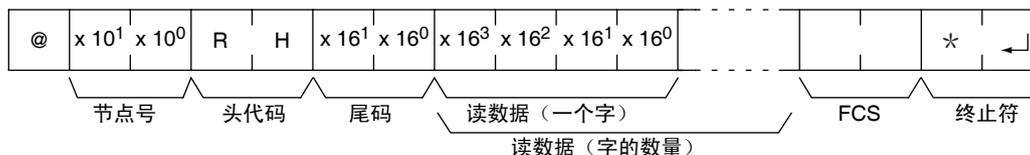
命令格式



- 注
1. 开始字：0000~0019
  2. 字数：0001~0020

响应格式

尾码00表示正常完成。



参数

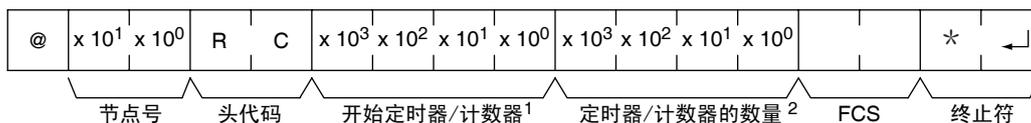
读数据（响应）

由命令指定字数的内容以16进制数作为应答返回。这些字从指定的开始字开始，按照顺序返回。

## 4-5-4 PV 读-RC

从指定的定时器或计数器开始，读取由命令指定数量的定时器或计数器PV（当前值）的内容。

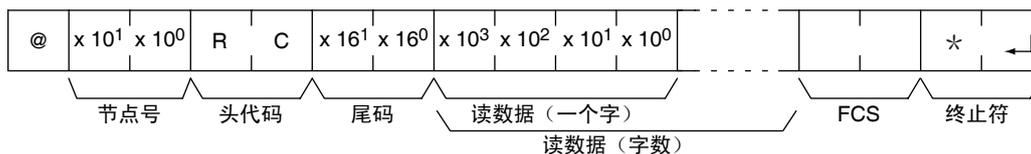
## 命令格式



- 注
1. 开始 T/C: 在CPM2A/CPM2C PC中是0000~0255, 在CPM1/CPM1A/SRM1(-V2) PC中是0000~0127。
  2. T/C数量: 在CPM2A/CPM2C PC中是0001~0256,在CPM1/CPM1A/SRM1(-V2) PCs中是0001~0128。

## 响应格式

尾码00表示正常完成。



当读超过30字的数据块时, 应将应答拆分开来。

## 参数

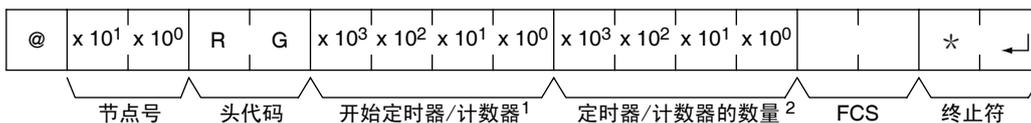
## 读数据 (响应)

由命令指定的当前值的数量以16进制数作为应答返回。这些PV从指定的开始定时器/计数器开始, 按照顺序返回。

## 4-5-5 TC 状态读-RG

从指定的定时器或计数器开始, 读取指定数量的定时器或计数器的完成标志状态。

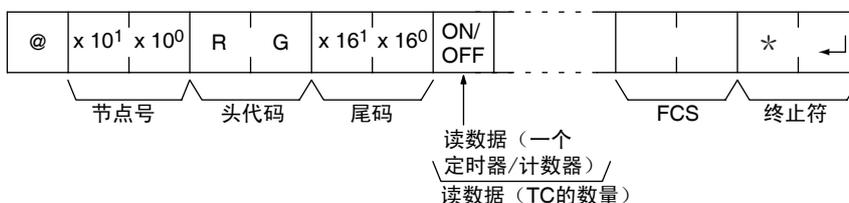
## 命令格式



- 注
1. 开始 T/C: 在CPM2A/CPM2C PC中是0000~0255, 在CPM1/CPM1A/SRM1(-V2) PC中是0000~0127。
  2. T/C数量: 在CPM2A/CPM2C PC中是0001~0256, 在CPM1/CPM1A/SRM1(-V2) PC中是0001~0128。

## 响应格式

尾码00表示正常完成。



当读超过123个定时器或计数器的状态时, 应将应答拆分开来。

## 参数

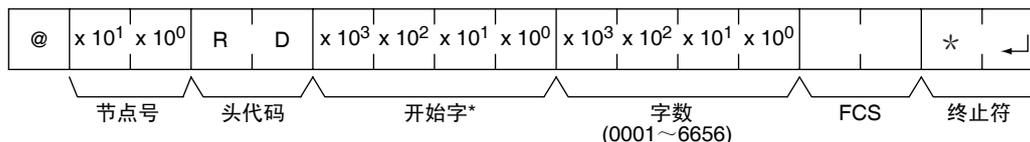
## 读数据 (响应)

由命令指定的完成标志数的状态作为响应返回。“1”说明完成标志位为ON。

## 4-5-6 DM 区域读-RD

从指定的字开始, 读取指定个数的DM字的内容。

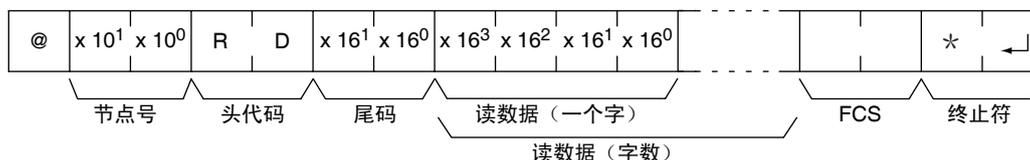
## 命令格式



注 开始字：  
 在CPM1/CPM1A PC中是DM 0000~DM 1023； DM 6144~DM 6655  
 在CPM2A/CPM2C /SRM1(-V2)PCs中是DM 0000~DM 2047； DM 6144~DM 6655  
 （对于不存在的DM字，将返回一个“0000”的应答信号）

## 响应格式

尾码00表示正常完成。



注 1. CPM1/CPM1A PCs中的字DM 1024~DM 6143 和CPM2A/CPM2C /SRM1 (-V2)PC s中的字DM 2048~DM 6143是不能被定义。如果企图读取这些字，将返回一个“0000”的应答信号。  
 2. 当读超过30字的数据块时，应将应答拆分开来。

## 参数

## 读数据（响应）

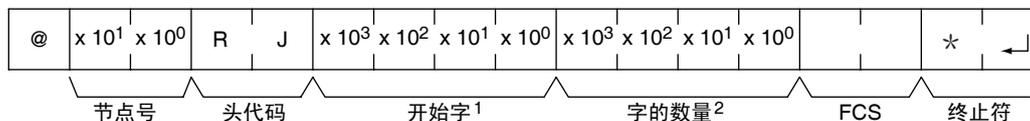
由命令指定字数的内容以16进制数作为应答返回。这些字从指定的开始字开始，按照顺序返回。

注 千万小心配置DM域，因为它随着CPU单元模式的变化而变化。

## 4-5-7 AR 区域读-RJ

从指定的字开始，读取指定个数的AR的字的的内容。

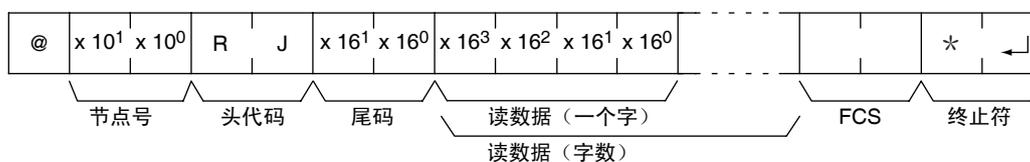
## 命令格式



注 1. 开始字：在CPM2A/CPM2C PC中是0000~0023；在CPM1/CPM1A /SRM1 (-V2)PC中是0000~0015。  
 2. 字数：在CPM2A/CPM2C PC中0001~0024，在CPM1/CPM1A/SRM1(-V2) PC中是0001~0016

## 响应格式

尾码00表示正常完成。



## 参数

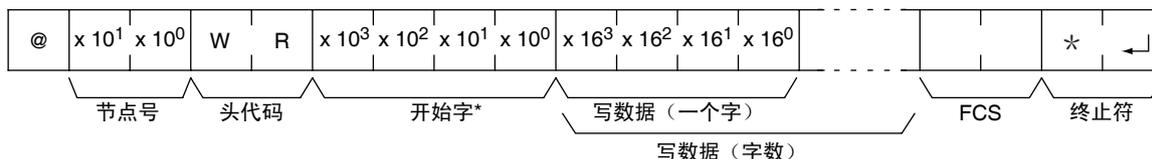
## 读数据（响应）

由命令指定字数的内容以16进制数作为应答返回。这些字从指定的开始字开始，按照顺序返回。

## 4-5-8 IR/SR 区域写-WR

从指定的字开始，向IR和SR域写数据。逐字写。

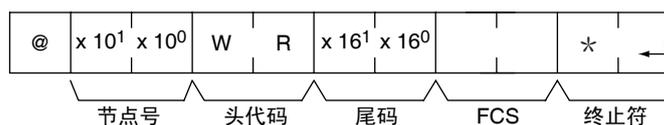
## 命令格式



- 注
1. 开始字：在CPM2A/CPM2C PC中是0000~0049和0200~0252在CPM1/CPM1A/SRM1(-V2) PC中是0000~0019和0200~0252。
  2. 当写超过30字的数据时，应将命令拆分开来。

## 响应格式

尾码00表示正常完成。



- 注
- 在CPM2A/CPM2C PCs中不能定义字0050~0199在CPM1/CPM1A/SRM1(-V2) PCs中不能定义字0020~0199，如果试图写任何其中的字，写操作将不执行，但仍表示正常完成操作。

## 参数

## 写数据（命令）

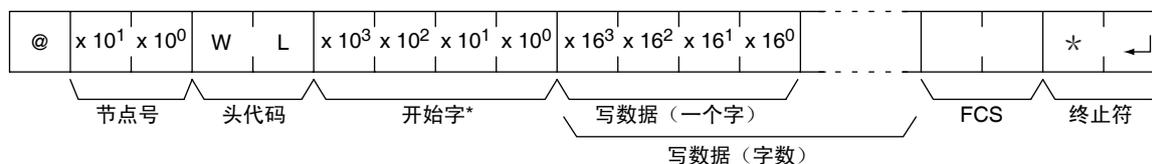
从指定的开始字开始，将指定数量的字的内容，按顺序，以16进制数写到IR或SR中。

- 注
- 如果指定待写的数据超出了允许的范围，将产生一个错误，并且写操作停止。例如，如果指定待写的开始字是252，并且指定的数据是两个字，那末253就是待写的最后一个字，此时，该命令不会执行，因为SR 253超出了可写的范围。

## 4-5-9 LR 区域写-WL

从指定的字开始，写数据到LR域，逐字写。

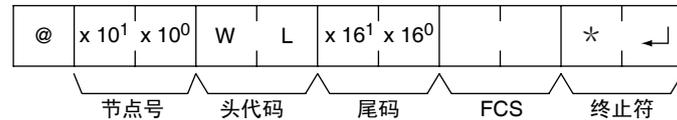
## 命令格式



- 注 开始字：0000~0015

响应格式

尾码00表示正常完成。



参数

写数据（命令）

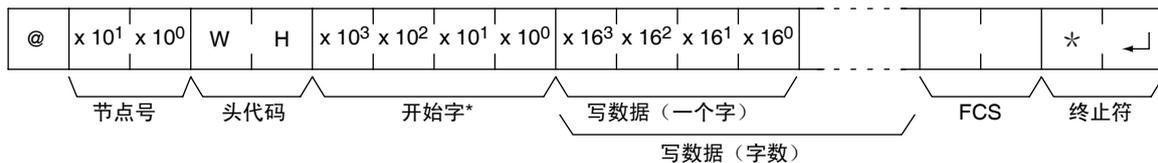
从指定的开始字开始，将指定数量的字的内容，按顺序，以16进制数写到 LR 中。

注 如果指定待写的数据超出了允许的范围，将产生一个错误，并且写操作停止。例如，如果指定待写的开始字是12，并且指定的数据是5个字，那末16就是待写的最后一个字，此时，该命令不会执行，因为LR 16超出了可写的范围。

### 4-5-10 HR 区域写-WH

从指定的字开始，写数据到HR域，逐字写。

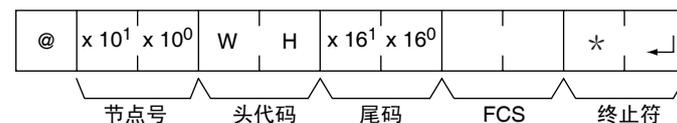
命令格式



注 开始字：0000~0019

响应格式

尾码00表示正常完成。



参数

写数据（命令）

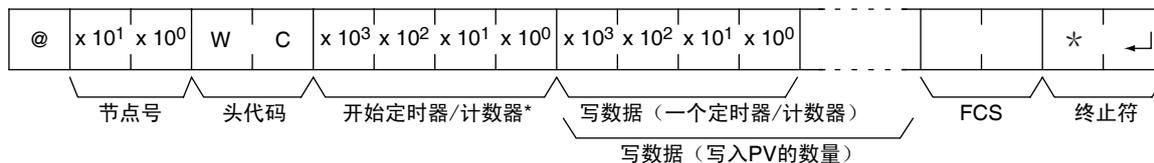
从指定的开始字开始，将指定数量的字的内容，按顺序，以16进制数写到 HR 中。

注 如果指定待写的数据超出了允许的范围，将产生一个错误，并且写操作将停止。例如，如果指定待写的开始字是18，并且指定的数据是3个字，那末20就是待写的最后一个字，此时，该命令不会执行，因为HR 20超出了可写的范围。

### 4-5-11 PV 写-WC

从指定的定时器或计数器开始，写定时器或计数器PV（当前值）。

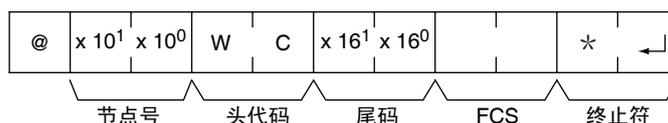
## 命令格式



- 注
1. 开始 T/C: 在 CPM2A/CPM2C PC 中是 0000~0255, 在 CPM1/CPM1A/SRM1(-V2)PC 中是 0000~0127。
  2. 当写超过 29 字的数据时, 应将命令拆分开来。

## 响应格式

尾码 00 表示正常完成。



## 参数

## 写数据（响应）

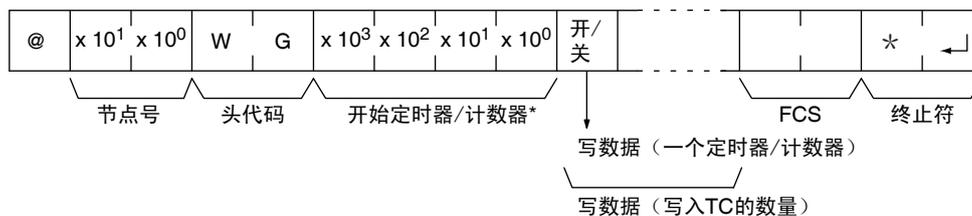
以十进制数 (BCD) 的形式指定待写的定时器或计数器数值的当前值。从指定的定时器或计数器开始写。

- 注
1. 当用该命令把数据写到了 PV 区域时, 被写的定时器或计数器的完成标志位将会被置为 OFF
  2. 如果指定待写的数超出了允许的范围, 将产生一个错误, 并且写操作将停止。例如, 如果指定待写到 CPM1 PC 的开始字是 126, 并且指定的数据是 3 个字, 那末 128 就是待写的最后一个字, 此时, 该命令不会执行, 因为 TC 128 超出了可写的范围的

## 4-5-12 TC 状态写-WG

把定时器或计数器的完成标志状态写到 TC 区域中, 从指定的计时器或定时器 (号) 开始, 一个号一个号地写。

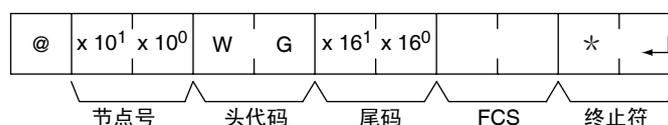
## 命令格式



- 注
1. 开始字: 在 CPM2A/CPM2C PC 中是 0000~0255, 在 CPM1/CPM1A/SRM1(-V2) PC 中是 0000~0127。
  2. 当写超过 118 个定时器或计数器状态值时, 应将命令拆分开来。

## 响应格式

尾码 00 表示正常完成。



## 参数

## 写数据（命令）

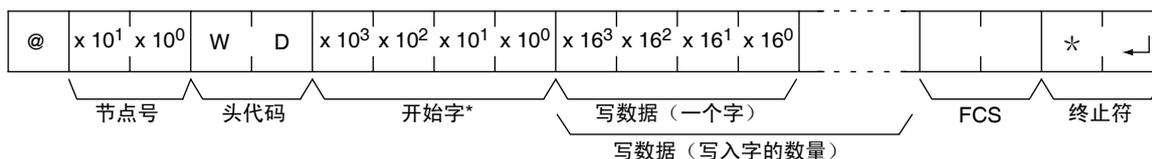
为待写的定时器或计数器指定完成标志状态，对一定数量的定时器/计数器按顺序（起始字开始）置ON（即“1”）或OFF（即“0”）。当一个完成标志状态置为ON,它表明定时或计数已到。

注 如果指定待写的的数据超出了允许的范围，将产生一个错误，并且写操作将停止。例如，如果指定待写到COM1 PC的开始字是126，并且指定的数据是3个字，那末128就是待写的最后一个字，此时，该命令不会执行，因为TC 128超出了可写的范围。

## 4-5-13 DM 区域写-WD

从指定的字开始，写数据到DM域，逐字写。

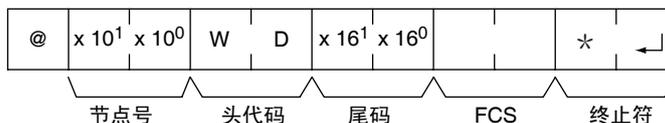
## 命令格式



注 1. 开始字：  
在CPM1/CPM1A PC中是DM 0000~DM 1023; DM 6144~DM 6655 在 CPM2A/CPM2C/SRM1(-V2) PC中是DM 0000~2047; DM 6144~DM 6655。  
2. 当写超过29个字的数据时，应将命令拆分开来。

## 响应格式

尾码00表示正常完成。



注 CPM1/CPM1A PCs中的DM1024~DM6143 和CPM2A/CPM2C /SRM1(-V2)PCs 中的DM 2048~DM 6143这些字不能被定义。如果企图写这些字中任何一个字，对这些字的写操作将不执行，且命令正常结束。

## 参数

## 写数据（命令）

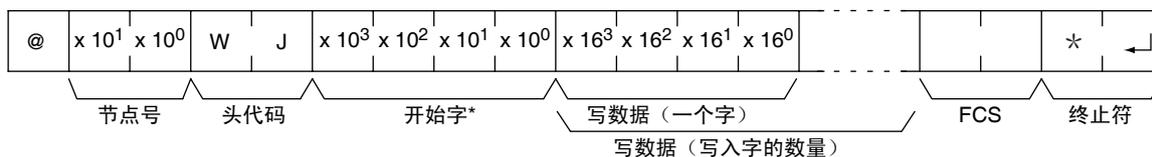
从起始字开始按顺序，以16进制数指定待写入DM域的字的数量的内容。

注 1. 如果指定待写的的数据超出了允许的范围，将产生一个错误，且写操作将停止。例如，如果指定待写到COM1 PC的起始字是1022，且指定的数据是3个字，那末1024就是待写的最后一个字，此时，该命令不会执行，因为DM1024超出了可写的范围。  
2. 千万小心配置DM 域，因为它随着CPU 单元型号的变化而变化。

## 4-5-14 AR 区域写-WJ

从指定的字开始，写数据到AR区域，逐字写。

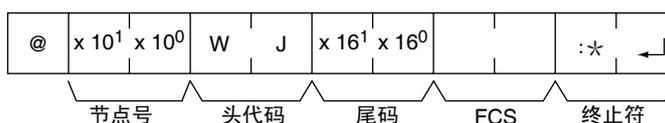
## 命令格式



注 起始字：在CPM2A/CPM2C PC中是0000~0023；在CPM1/CPM1A/SRM1(-V2) PC中是DM0000~0015。

## 响应格式

尾码00表示正常完成。



## 参数

## 写数据 (命令)

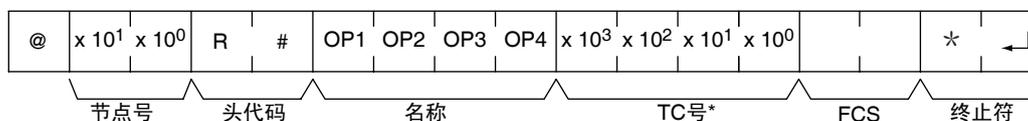
从指定的起始字开始按顺序，以16进制数指定待写入AR区域字的数量的内容。

注 如果指定待写的的数据超出了允许的范围，将产生一个错误，并且写操作将停止。例如，如果指定待写到COM1 PC的开始字是12，并且指定的数据是5个字，那末16就是待写的最后一个字，此时，该命令不会执行，因为AR 16超出了可写的范围。

## 4-5-15 SV 区域写-R#

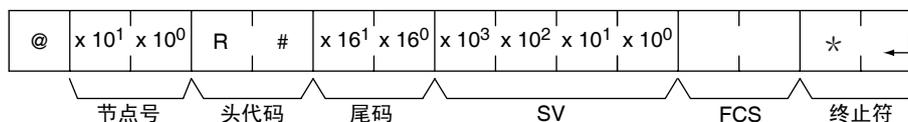
用在用户程序中指定TC数，搜索定时器或计数器指令(TIM, TIMH(15), TIML(-), TMHH(-), CNT,或 CNTR(12))中的第一个出现的指令，并且读取其PV值。这里，假定PV设置为一常数。所读的SV是一个4数字的十进制数(BCD)。程序从头开始查找，差不多要10s才会产生一个搜索的响应。

## 命令格式



注 TC 号：在CPM2A/CPM2C PC中是0000~0255；在CPM1/CPM1A/SRM1(-V2) PC中是0000~0127

## 响应格式



## 参数

名称, TC号 (命令)

在“名字”中指定读SV值的指令, 用4字符进行设置。在“TC号”中, 指定应用于该指令的定时器或计数器的号。

名字				指令名
OP1	OP2	OP3	OP4	
T	I	M	空格	定时器
T	I	M	H	高速定时器
T	I	M	L	长定时器
T	M	H	H	特高速定时器
C	N	T	空格	计数器
C	N	T	R	可逆计数器

SV (响应)

返回常量值SV

- 注
1. 必须用4个字符以“名称”来指定指令。
  2. 如果在同一个程序不止一次使用同一个指令, 仅读第一次条指令。
  3. 仅当常量SV已经设定的时候, 才可使用该命令。
  4. 如果SV不是作为一个常量设入时, 响应的尾码会显示一个错误信息(16)。

## 4-5-16 SV 读 2-R\$

读取常量SV或存储SV的字地址。所读的SV是一个4数字的十进制数(BCD), 该数值在用户程序中指定程序地址, 作为指令 TIM, TIMH(15), TIML(-), TMHH(-), CNT, 或 CNTR(12) 的第2个操作数写入的。该指令仅能在小于10k的程序中执行。

## 命令格式



- 注 TC号: 在CPM2A/CPM2C PC中是0000~0255; 在CPM1/CPM1A/SRM1(-V2) PC中是DM0000~0127

## 响应格式

尾码00表示正常完成



## 参数

名称, TC号 (命令)

在“名字”中指定读SV值的指令, 用4字符进行设置。在“TC号”中, 指定应用于该指令的定时器或计数器号。

名字				指令名
OP1	OP2	OP3	OP4	
T	I	M	空格	定时器
T	I	M	H	高速定时器
T	I	M	L	长定时器
T	M	H	H	特高速定时器
C	N	T	空格	计数器
C	N	T	R	可逆计数器

操作数, SV (响应)

标示SV类别的名称返回到操作数, 而且, 要么存储SV的字地址返回到“SV”, 要么常量SV返回到“SV”。

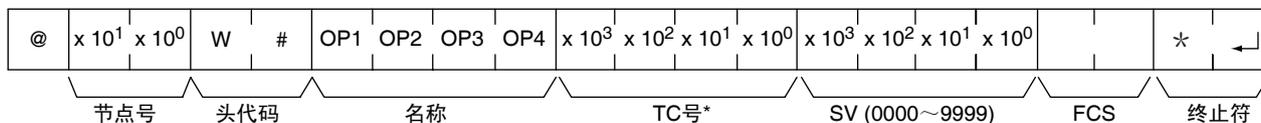
操作数				类别	常量或字地址	
OP1	OP2	OP3	OP4		CPM2A/ CPM2C PCs	CPM1 PCs
C	I	O	空格	IR或SR	0000~0049 0200~0255	0000~0019 0200~0255
L	R	空格	空格	LR	0000~0015	0000~0015
H	R	空格	空格	HR	0000~0019	0000~0019
A	R	空格	空格	AR	0000~0023	0000~0015
D	M	空格	空格	DM	0000~6655	0000~6655
D	M	*	空格	DM (间接)	0000~6655	0000~6655
C	O	N	空格	常量	0000~9999	0000~9999

注 在“名字”项中指定的指令名必须是4字符。如果没有不足四个字符, 用空格填充。

## 4-5-17 SV CHANGE 1-W#

在用户程序中搜索指定的指令TIM, TIMH(15), TIML(-), TMHH(-), CNT或CNTR(12)中的第一条指令, 并且用指令的第二个字里指定的SV常量替换其SV。程序从头开始查找, 大约需10s时间产生一个搜索响应。

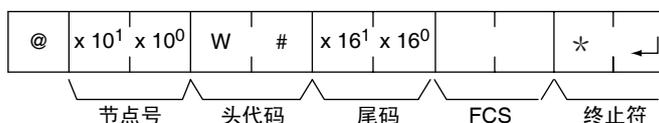
## 命令格式



注 TC号: 在CPM2A/CPM2C PC中是0000~0255; 在CPM1/CPM1A/SRM1(-V2) PC中是DM0000~0127

## 响应格式

尾码00表示正常完成



## 参数

名称, TC号 (命令)

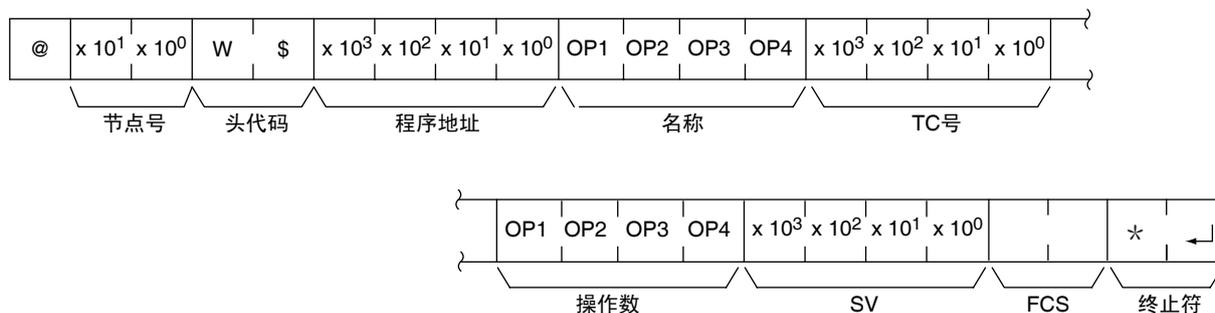
为改变SV, 在“名称”里用4个字符指定指令名。在“TC号”里, 指定用于指令中的定时器/计数器号。

名字				指令名
OP1	OP2	OP3	OP4	
T	I	M	空格	定时器
T	I	M	H	高速定时器
T	I	M	L	长定时器
T	M	H	H	特高速定时器
C	N	T	空格	计数器
C	N	T	R	可逆计数器

## 4-5-18 SV CHANGE 2-W\$

在用户程序中指定程序地址处, 改变TIM,TIMH(15),TIML(-), TMHH(-), CNT或CNTR(12)第二个字的内容。该指令仅能在10k的程序中执行。

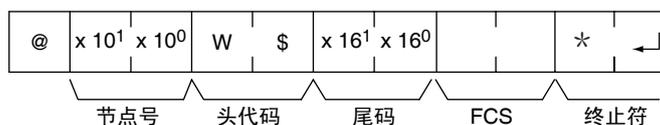
## 命令格式



注 TC号: 在CPM2A/CPM2C PCs中是0000~0255; 在CPM1/CPM1A/SRM1(-V2) PCs中是DM0000~0127

## 响应格式

尾码00表示正常完成



## 参数

名称, TC号 (命令)

为改变SV, 在“名称”里用4个字符指定指令名。在“TC号”里, 指定用于指令中的定时器/计数器号。

名字				指令名
OP1	OP2	OP3	OP4	
T	I	M	空格	定时器
T	I	M	H	高速定时器
T	I	M	L	长定时器
T	M	H	H	特高速定时器
C	N	T	空格	计数器
C	N	T	R	可逆计数器

操作数, SV (响应)

在“操作数”里, 指定标示SV类别的名称, 在“SV”里, 用4字符指定名称, 要么指定存储SV的字地址, 要么指定常量SV。

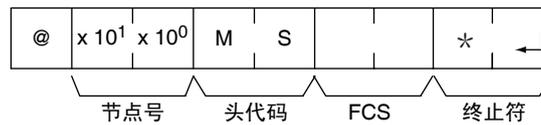
操作数				类别	常量或字地址	
OP1	OP2	OP3	OP4		CPM2A/ CPM2C PCs	CPM1/CPM1A/ SRM1(-V2) PCs
C	I	O	空格	IR or SR	0000~0049 0200~0252	0000~0019 0200~0252
L	R	空格	空格	LR	0000~0015	0000~0015
H	R	空格	空格	HR	0000~0019	0000~0019
A	R	空格	空格	AR	0000~0023	0000~0015
D	M	空格	空格	DM	0000~2047 6144~6655	0000~1023* 6144~6655
D	M	*	空格	DM (indirect)	0000~2047 6144~6655	0000~1023* 6144~6655
C	O	N	空格	Constant	0000~9999	0000~9999

注 \*对于SRM(-V2) PC, DM的范围是0000~2047。

### 4-5-19 状态读-MS

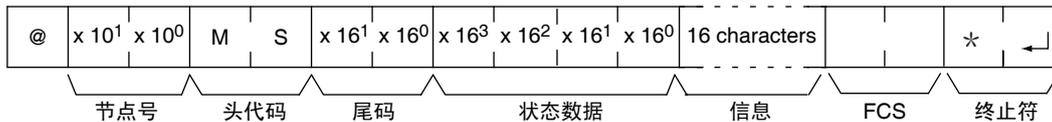
读取PC的操作条件。

命令格式



响应格式

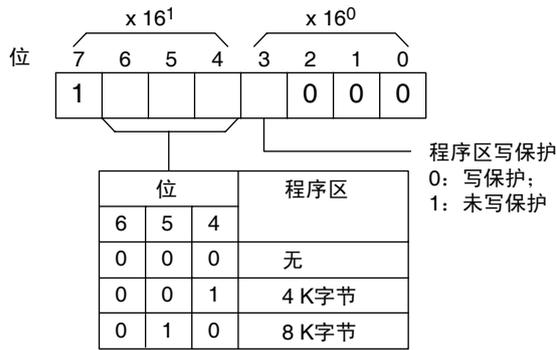
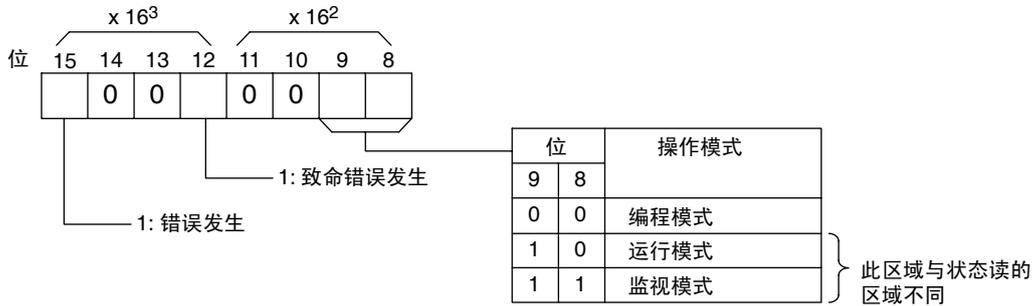
尾码00表示正常完成



参数

状态数据（命令），信息（响应）

“状态数据”4位十六进制数据（2字节）组成。最左边的字节表示CPU单元的操作模式。最右边的字节表示程序区的大小。

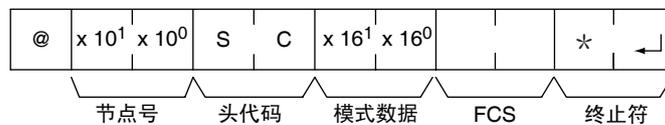


“信息”参数是由MSG(47)指令执行后的16个字符串信息，如没有信息存在，此参数就被忽略

4-5-20 状态写-SC

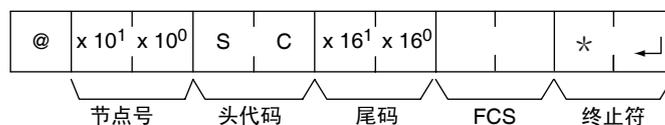
改变PC的操作状态

命令格式



响应格式

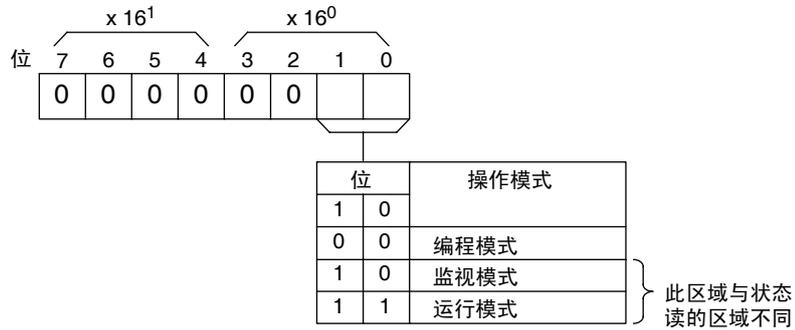
尾码00表示正常完成



参数

模式数据 (命令)

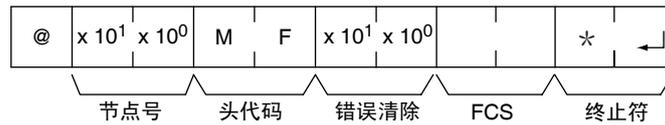
“模式数据”包含两个十六进制数据 (一个字节)。最左边的两位表示PC的操作模式。设置其余所有的位为“0”。



4-5-21 错误 读取-MF

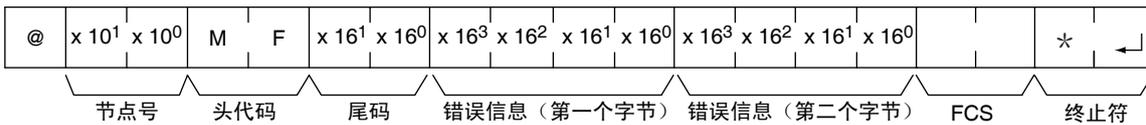
读取和清除PC的错误。同时检查前面的错误是否被清除。

命令格式



响应格式

尾码00表示正常完成



参数

错误清除 (命令)

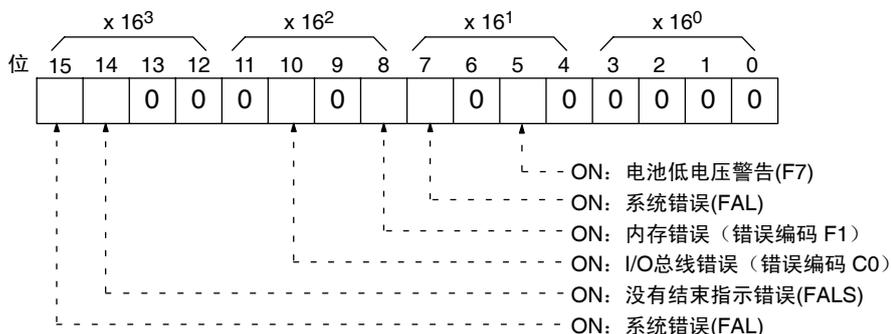
规定用01来清除错误，用00不清除错误(BCD)。只有当PC处于编程模式的状态下才可以清除致命错误。

错误信息 (响应)

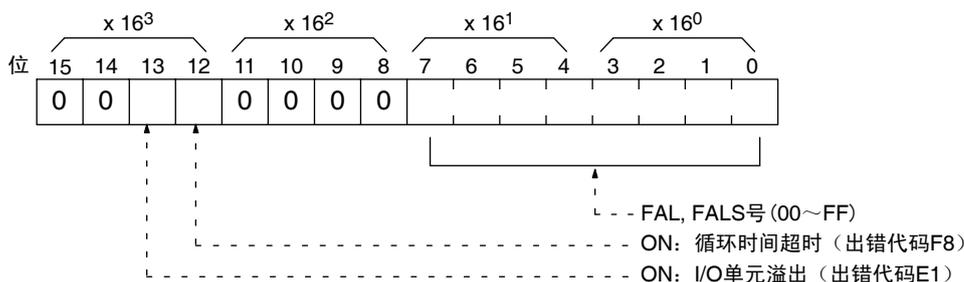
错误信息由两个字来获得。

## CPM1/CPM1A/CPM2A/CPM2C PCs

第一字节:

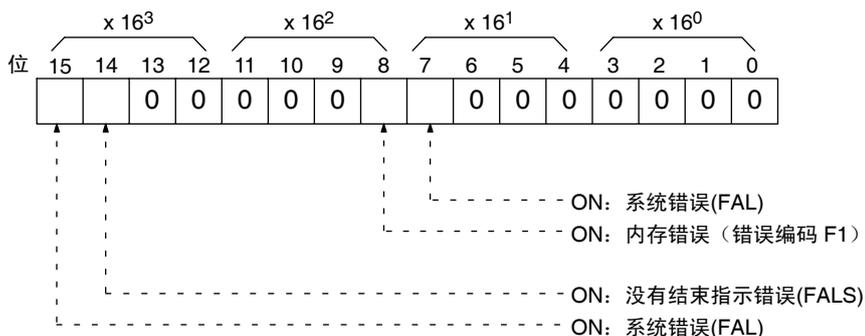


第二字节:

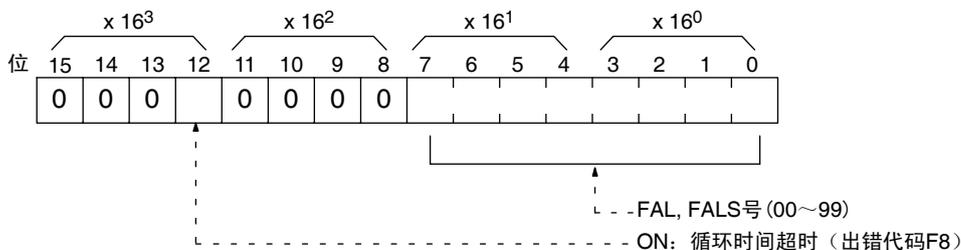


## SRM1(-V2) PCs

第一字节:



第二字节:

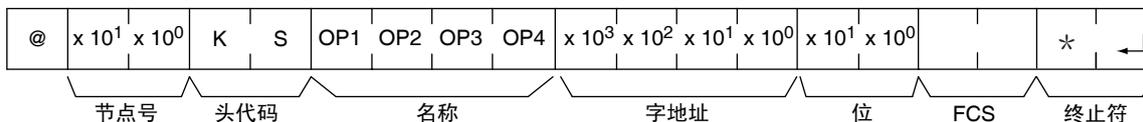


## 4-5-22 强制置位-KS

强制置位IR、SR、LR、HR、AR或者TC域中一位。但每次只能设置一位。

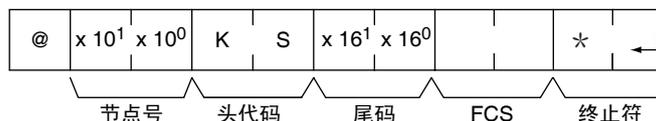
一旦一个位被置位或复位，那么在强制置位/复位取消(KC)命令或下一个强制置位/复位命令被发送之前，将一直保持该状态。

## 命令格式



## 响应格式

尾码00表示正常完成



## 参数

## 名称、字地址、位（命令）

在“名称”中，指定要强制置位的区域（即：IR,SR,LR,HR,AR,或TC）。规定名称长度为4个字符。在“字地址”定义字的地址，在“位”中定义了要强制置位位的位数。

名称				分类	字地址设置范围		位
OP1	OP2	OP3	OP4		CPM2A/ CPM2C PCs	CPM1/ CPM1A/ SRM1(-V2) PCs	
C	I	O	空格	IR或SR	0000~0049 0200~0252	0000~0019 0200~0252	00~15 (十进制)
L	R	空格	空格	LR	0000~0015	0000~0015	
H	R	空格	空格	HR	0000~0019	0000~0019	
A	R	空格	空格	AR	0000~0023	0000~0015	
T	I	M	空格	完成标志（定时器）	0000~0255	0000~0127	总是 00
T	I	M	H	完成标志（高速定时器）			
T	I	M	L	完成标志（长定时器）			
T	M	H	H	完成标志（特高速定时器）			
C	N	T	空格	完成标志（计数器）			
C	N	T	R	完成标志（可逆定时器）			

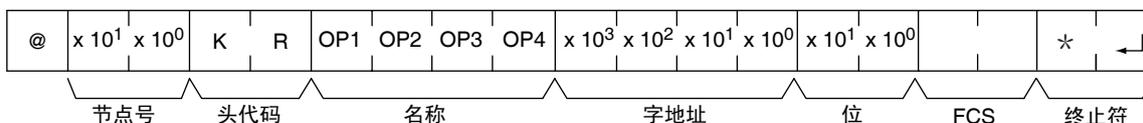
注 在“名称”下面的指定区域必须是4个字符，如果少于4个字符，则在数据区域名后加空格。

## 4-5-23 强制复位-KR

强制复位IR、SR、LR、HR、AR或者TC区域中一位。但每次只能复位一位。

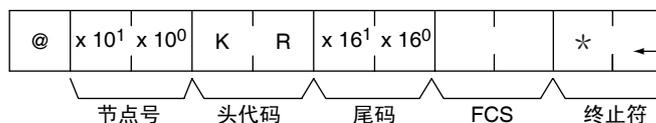
一旦一个位被置位或复位，那么在强制置位/复位取消命令(KC)或下一个强制设置/复位命令发送之前，将一直保持该状态。

## 命令格式



## 响应格式

尾码00表示正常完成



## 参数

名称、字地址、位（命令）

在“名称”中，指定要强制置位的区域（即：IR,SR,LR,HR,AR,或TC）。规定名称长度为4个字符。在“字地址”定义了字的地址，在“位”中定义了要强制置位位的位数。

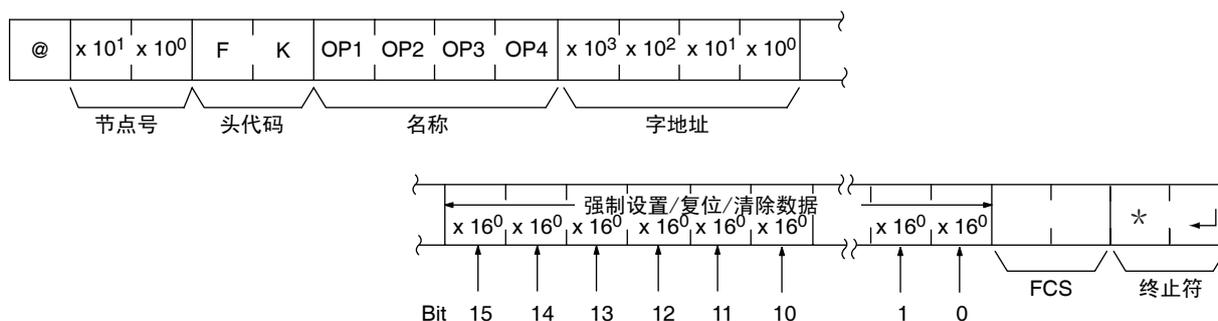
名称				分类	字地址设置范围		位
OP1	OP2	OP3	OP4		CPM2A/ CPM2C PCs	CPM1/CPM1A /SRM1(-V2) PCs	
C	I	O	空格	IR或SR	0000~0049 0200~0252	0000~0019 0200~0252	00~15 (十进制)
L	R	空格	空格	LR	0000~0015	0000~0015	
H	R	空格	空格	HR	0000~0019	0000~0019	
A	R	空格	空格	AR	0000~0023	0000~0015	
T	I	M	空格	完成标志（定时器）	0000~0255	0000~0127	总是 00
T	I	M	H	完成标志（高速定时器）			
T	I	M	L	完成标志（长定时器）			
T	M	H	H	完成标志（特高速定时器）			
C	N	T	空格	完成标志（计数器）			
C	N	T	R	完成标志（可逆定时器）			

注 在“名称”下面的指定域必须是4个字符，如果少于4个字符，则在数据区域名后加空格。

## 4-5-24 多位强制置位/复位-FK

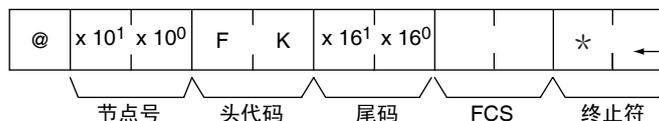
强制置位，强制复位，或取消IR,SR,LR,HR,AR,或TC域里一个字中的多个位。

## 命令格式



## 响应格式

尾码00表示正常完成



## 参数

名称、字地址、位（命令）

在“名称”中，指定要强制置位或复位的域（即：IR,SR,LR,HR,AR,或TC）。规定名称长度为4个字符。在“字地址”，定义了要置位或复位字的地址。

名称				分类	字地址设置范围	
OP1	OP2	OP3	OP4		CPM2A/CPM2C PCs	CPM1/CPM1A/ SRM1(-V2) PCs
C	I	O	空格	IR或SR	0000~0049 0200~0252	0000~0019 0200~0252
L	R	空格	空格	LR	0000~0015	0000~0015
H	R	空格	空格	HR	0000~0019	0000~0019
A	R	空格	空格	AR	0000~0023	0000~0015
T	I	M	空格	完成标志（定时器）	0000~0255	0000~0127
T	I	M	H	完成标志（高速定时器）	0000~0255	0000~0127
T	I	M	L	完成标志（长定时器）	0000~0255	0000~0127
T	M	H	H	完成标志（特高速定时器）	0000~0255	0000~0127
C	N	T	空格	完成标志（计数器）		
C	N	T	R	完成标志（可逆定时器）		

## 强制置位/复位/清除数据

如果指定了定时器的完成标志，仅第15位是有效的而忽略其余所有位。对定时器/计数器来说，只有强制置位和强制复位是可能的。

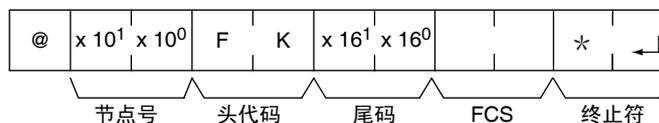
如果指定了字地址，字的内容规定了指定字的每一位所期望的处理过程。如下表所示：

十六进制设置值	处理
0000	无动作（位状态未变）
0002	复位
0003	置位
0004	强制复位
0005	强制置位
0008	强制置位/复位取消

仅仅被置位或复位的位在下一程序执行时可能改变状态，但是被强制置位或强制复位的位将保持该强制状态直到被清除为止。

## 响应格式

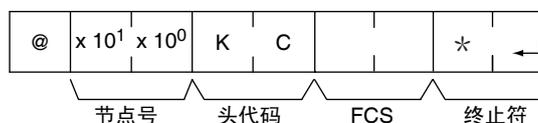
尾码00表示正常完成



## 4-5-25 强制置位/复位 取消-KC

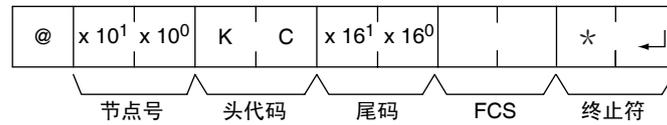
取消所有被强制置位和强制复位的位（包括那些被强制置位、强制复位以及多位强制置位/复位的位）。如果多位被设置，将取消所有这些位的强制状态。使用KC命令不能进行逐个取消。

## 命令格式



响应格式

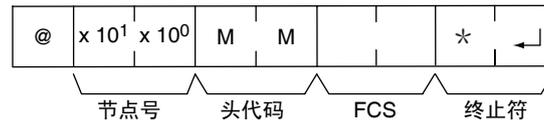
尾码00表示正常完成



## 4-5-26 PC型号 读-MM

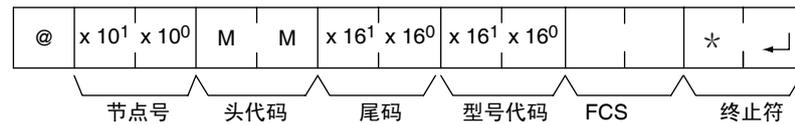
读PC的型号类型。

命令格式



响应格式

尾码00表示正常完成



参数

型号代码

“型号代码”用二位十六进制数表示PC型号。

型号代码	型号
01	C250
02	C500
03	C120
0E	C2000
10	C1000H
11	C2000H/CQM1/CPM2A/CPM2C/CPM1/CPM1A/SRM1(-V2)
12	C20H/C28H/C40H/C200H/C200HS
20	CV500
21	CV1000
22	CV2000
40	CVM1-CPU01-E
41	CVM1-CPU11-E
42	CVM1-CPU21-E

## 4-5-27 测试-TS

返回值（不改变），从主计算机传输来的一数据块。

命令格式



响应格式

尾码00表示正常完成



参数

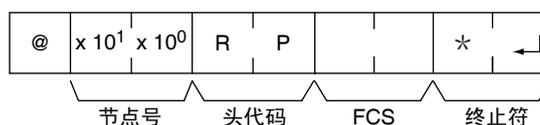
字符（命令，响应）

对该命令，此配置的字符可以规定是除了回车(CHR\$(13))以外的任何字符。如果测试成功，返回的应答字符与命令中指定的字符完全一样而无任何改变。

## 4-5-28 程序读-RP

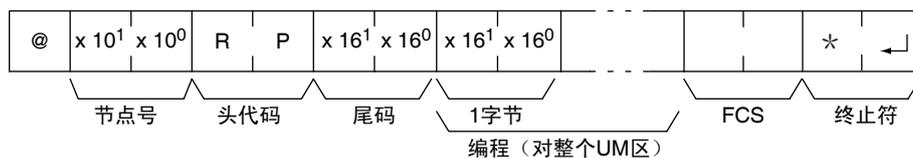
以机器语言（目标代码）的形式读取PC用户的程序区里的内容。内容作为一个数据块被由头至尾读取。

命令格式



响应格式

尾码00表示正常完成



参数

程序（响应）

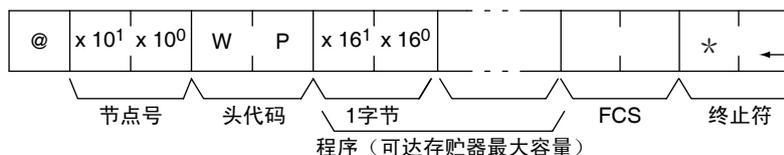
从整个程序区读取程序。

注 要想停止该进行中的操作，执行中止命令ABORT(XZ)即可。

## 4-5-29 程序写-WP

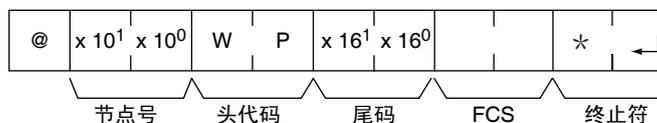
向PC用户的程序区里写由主计算机传输来的机器语言（目标代码）程序，内容作为一个数据块从开始处写入。

命令格式



响应格式

尾码00表示正常完成



参数

程序（命令）

程序数据可达存储器的最大容量。

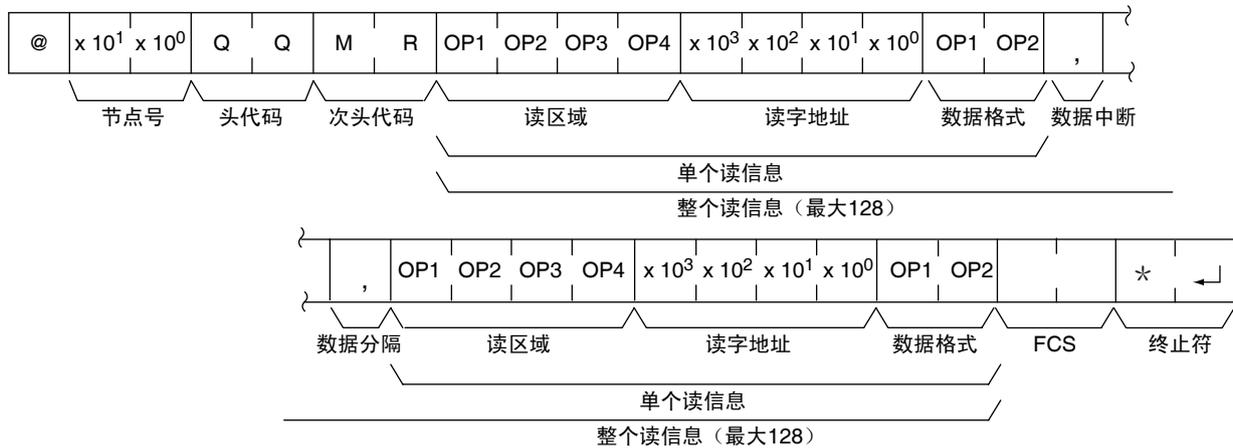
## 4-5-30 复合命令-QQ

寄存PC中所有待读的位，字及定时器/计数器。成批读取它们所有的状态。

寄存读信息

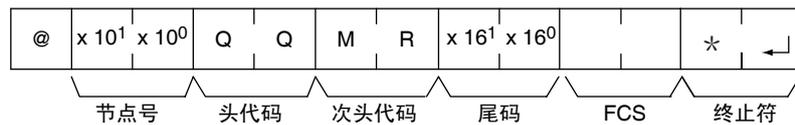
寄存待读的位，字及定时器/计数器里的信息。

## 命令格式



## 响应格式

尾码00表示正常完成



## 参数

读区域（命令）

用四个字符代码指定待读的区域，如下表格列出可以指定的代码。

## 读字地址，数据格式（命令）

取决于待读的区域和数据类型，要读取的信息如下表所示。“读数据”用四位BCD码指定，数据格式用二位BCD码指定。

区域分类	读数据	读区域	读字		数据格式
			CPM2A/ CPM2C PCs	CPM1/ CPM1A/ SRM1(-V2) PCs	
IR或SR	位	C I O (S)	0000~0049	0000~0019	00~15 (十进制)
	字		0200~0255	0200~0255	“CH”
LR	位	L R (S) (S)	0000~0015	0000~0015	00~15 (十进制)
	字				“CH”
HR	位	H R (S) (S)	0000~0019	0000~0019	00~15 (十进制)
	字				“CH”
AR	位	A R (S) (S)	0000~0023	0000~0015	00~15 (十进制)
	位				“CH”
定时器	完成标志	T I M (S)	0000~0255	0000~0127	除“CH”外2字符
	PV				“CH”
高速定时器	完成标志	T I M H	0000~0255	0000~0127	除“CH”外2字符
	PV				“CH”
长定时器	完成标志	T I M L	0000~0255	未用	除“CH”外2字符
	PV				“CH”
特高速定时器	完成标志	T M H H	0000~0255	未用	除“CH”外2字符
	PV				“CH”
计数器	完成标志	C N T (S)	0000~0255	0000~0127	除“CH”外2字符
	PV				“CH”
可逆计数器	完成标志	C N T R	0000~0255	0000~0127	除“CH”外2字符
	PV				“CH”
DM	字	D M (S) (S)	0000~2047 6144~6655	0000~1023* 6144~6655	任何2字符

注 \*对SRM1(-V2) PCs，DM范围是从0000~2047。

(S)：空格

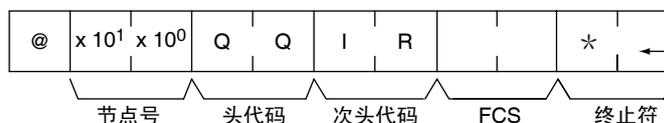
## 数据分隔（命令）

读信息每次指定一项，该项由分隔码（，）分开。可以指定的最大项数为128。  
（然而，当一个定时器/计数器的PV指定时，完成标志状态也被返回，所以，必须作为二项来计算）

## 成批读

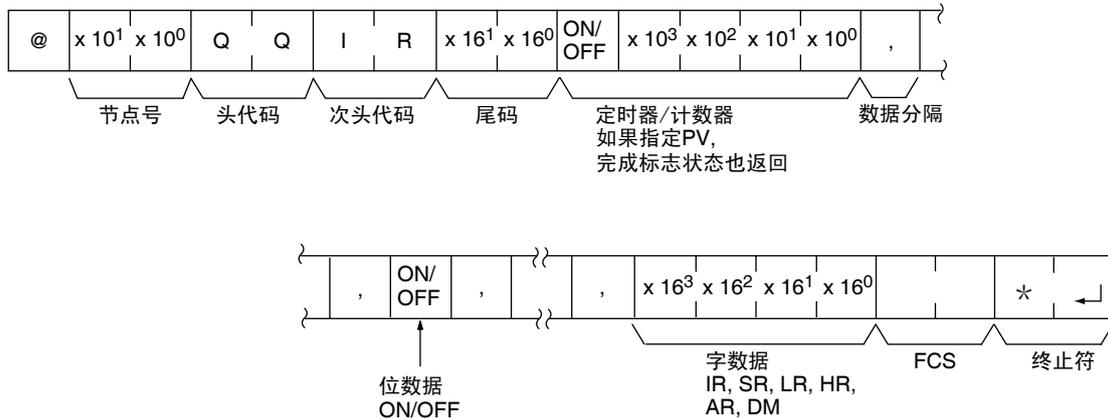
根据由QQ命令所寄存的读信息，将位，字及定时器/计数器里状态作为一批来读取。

## 命令格式



响应格式

尾码00表示正常完成



参数

阅读数据（响应）

当数据格式化和在使用QQ时登记数据信息，阅读数据返回。如果指定为“完成标志”，那么位数据（ON或OFF）返回，如果指定为“字”，那么字数据返回，如果计时器/计数器指定为“PV”，那么不管用何种方法PV以下列完成标志返回。

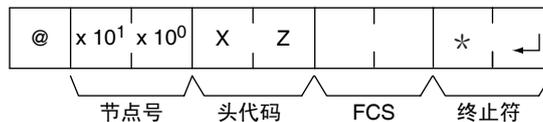
阅读中断（响应）

中断码 (,)被返回到那些阅读部件数据中去的。

4-5-31 中止-XZ

中止当前正在处理的主计算机操作，然后允许接收下一个命令。中止命令不接收应答。

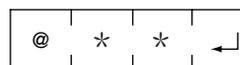
命令格式



4-5-32 初始化-※※

初始化所有连接到主计算机的PCs传输控制过程。INITIALIZE命令不用节点号或FCS，且不接收应答。

命令格式



4-5-33 TXD响应-EX

这个命令只有CPM2A/CPM2C支持。

这是在Host Link通信模式里，当PC的TXD(48)指令执行时所使用的应答格式。没有与EX相关的命令。TXD(48)将指定的数据转换成ASCII码，并使用这种格式传输给主计算机。此应答可以包含多达122个ASCII字符（TXD(48)不支持多帧）

响应格式

一个00末位码表示正常结束。



参数

字符 (响应)

即为在TXD(48)中规定的已经转换为ASCII码的数据。

#### 4-5-34 未定义命令-IC

如果一个命令的头代码不能被解码，则返回此响应。  
检查此头代码。

响应格式

