

概述 ◆

DAM 模块是全新一代基于嵌入式系统的模块式数据采集器，采用标准 DIN35 导轨安装方式，现场安装简单，使用灵活；应对各种现场应用。模块配置有 RS232 接口，方便与 PC 或 PLC 通信，模块配置有 RS485 接口，可单独与 PC 或 PLC 通信，也可以与多个 485 模块组网使用。

DAM-608X 是集模拟量输入与数字量输入于一体的混合型数据采集器，可采集最多 8 路单端模拟信号及 4 路数字量信号；模块采用高性能 12 位 AD 芯片，通过电路处理及软件特殊算法最终采集测量精度优于±0.2%。适用于采集工业现场的各种电压和电流信号。

DAM-608X 采用先进的磁隔离技术，有效保障数据采集的速度、可靠及安全。

产品应用 ◆

远程监控与数据采集
 智能楼宇控制/智能家居系统
 安防产品与安防工程
 工业现场控制
 仓储与监控
 医疗、工控产品开发
 包装和物料转移
 电子产品制造

产品特性 ◆

- ◆ 嵌入式实时操作系统
- ◆ 数字/开关量输入：最多 4 路（仅 6084）
- ◆ 模拟输入通道：最多 8 路单端
- ◆ 模拟输入信号范围： 20mA， +5V，
+10V， +24V
- ◆ AD 转换分辨率：优于 12 位
- ◆ 测量精度：±0.2%（典型值）
- ◆ 转换速率：40 次/秒（全通道）
- ◆ 宽供电范围：DC +8~+36V
- ◆ 地址/波特率/量程可由用户配置
- ◆ 支持 MODBUS-RTU 协议
- ◆ 支持模块主动发送数据模式
- ◆ ±15KV ESD 保护
- ◆ 隔离耐压：DC 2500V
- ◆ 工作温度范围：-40℃~85℃
- ◆ 工业级塑料外壳，标准 DIN35 导轨安装

功能配置 ◆

模块型号	DAM-6080	DAM-6084
AD(12bit)	8 路	8 路
数字量	不支持	4 路
读环境温度 ^[1]	支持	支持
RS232	支持	RS232/RS485
RS485	支持	任选一种 ^[1]

I：非模块标配，需定货注明

II：定货时需注明接口类型

目 录

1	DAM-608X 模块简介	1
1.1	模块工作原理图	2
1.2	高精度数据采集	2
1.3	输入输出隔离	2
1.4	浪涌保护	2
2	技术指标	3
2.1	系统	3
2.2	数字/开关量输入 [□]	3
2.3	模拟量输入	3
3	数字/开关量输入	4
3.1	数字/开关量接线	4
4	模拟输入	5
4.1	模拟量输入接线	5
4.2	模拟量输入数据格式	5
4.2.1	Custom-ASCII 数据格式	5
4.2.2	Modbus-RTU 数据格式	6
5	端口信息	7
5.1	DAM-6080 端口排列	7
5.2	DAM-6080 端口描述	7
5.3	DAM-6084 端口排列	8
5.4	DAM-6084 端口描述	9
6	通讯	10
6.1	通信接口	10
6.1.1	RS232 连接	10
6.1.2	RS485 连接	10
6.2	模块通信模式	11
6.2.1	主从模式	11
6.2.2	主动模式	11
6.3	通信参数	12
6.3.1	通信地址	12
6.3.2	通信速率	12
6.4	通信协议	12
6.4.1	Custom-ASCII	12
6.4.2	MODBUS-RTU 协议	13
7	模块 ASCII 命令集	15
7.1	普通命令	15
7.1.1	普通命令一览表	15
7.1.2	读取模拟量输入命令	15
7.1.3	读取数字/开关量输入命令 [□]	17
7.1.4	读取模块信息命令	19
7.2	配置命令	23

7.2.1	配置命令说明	23
7.2.2	进入配置模式	24
7.2.3	配置命令一览表	28
7.2.4	配置命令集	28
8	电气参数	34
8.1	模块参数	34
8.2	数字/开关量输入参数	34
8.3	模拟量输入参数	34
9	机械规格	35
9.1	机械尺寸	35
9.2	安装方法	35
10	三保及维修说明	36
11	免责声明	37
11.1	版权	37
11.2	修改文档的权利	37

1 DAM-608X 模块简介

DAM-608X 是集模拟量输入与数字量输入于一体的混合型数据采集器，配置有最多 8 路 12 位模拟输入通道、最多 4 路数字/开关量输入通道。适用于采集工业现场的各种电压/电流信号及数字/开关量信号。



图 1-1 DAM-608X 模块实物图

1.1 模块工作原理图

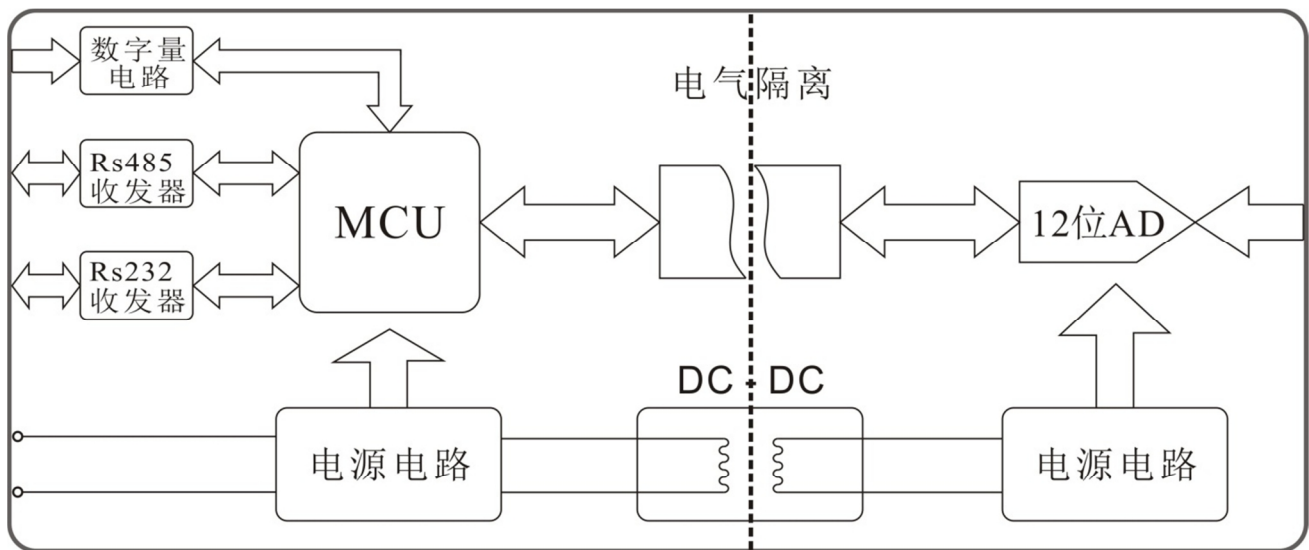


图 1-2 DAM-608X 工作原理框图

1.2 高精度数据采集

DAM-608X 采用逐次逼近型模数转换器，分辨率为 12 位，通过特殊软件处理，分辨率可达 14 位，测量精度优于 0.2%（典型值）。用户可通过简单的命令对模块进行现场校准，提高现场测量精度。能满足大多数的工业现场及安防、智能楼宇、智能家居、电力监控、过程控制等场合。

1.3 输入输出隔离

产品针对工业应用设计：通过 DC-DC 变换，实现测量电路和主控电路电源隔离；同时控制单元与信号采集单元采用高性能磁隔离技术实现电气隔离，与一般的光电隔离相比数据通信更快更可靠。

1.4 浪涌保护

模块配有瞬态抑制电路，能有效抑制各种浪涌脉冲，保护模块在恶劣的环境下可靠工作。

2 技术指标

2.1 系统

- ◆隔离耐压：DC 2500V
- ◆ESD 保护：±15KV
- ◆供电范围：DC +8~+36V
- ◆功耗：小于 1W
- ◆工作温度：-40℃~+80℃
- ◆安装方式：工业级塑料外壳，标准 DIN35 导轨安装

2.2 数字/开关量输入^{III}

- ◆数字/开关量输入通道数：4 路
- ◆数字量低电平范围：DC -28V~1.5 V
- ◆数字量高电平范围：DC +2.5V~28 V
- ◆开关量输入短接阻值：≤200Ω
- ◆数字/开关量输入频率：≤10Hz

2.3 模拟量输入

- ◆输入通道数：最多 8 路单端输入
- ◆输入范围：+20mA, +5V, +10V, +24V
- ◆转换速率：40 次/秒（全通道）
- ◆AD 转换分辨率：优于 12 位
- ◆测量精度：±0.2%（典型值）
- ◆输入端过压保护，过流保护，并有低通滤波
- ◆常模抑制(NMR)：60 dB（1kΩ Source Imbalance @ 50/60 Hz）

III: 仅 DAM-6084 支持

3 数字/开关量输入

DAM-6084 模块配置有 4 路数字/开关量输入通道，可以用于采集数字信号及有源/无源开关量信号，可直接采集霍尔开关信号、防碰开关信号、行程开关信号及其它数字/开关量信号。

3.1 数字/开关量接线

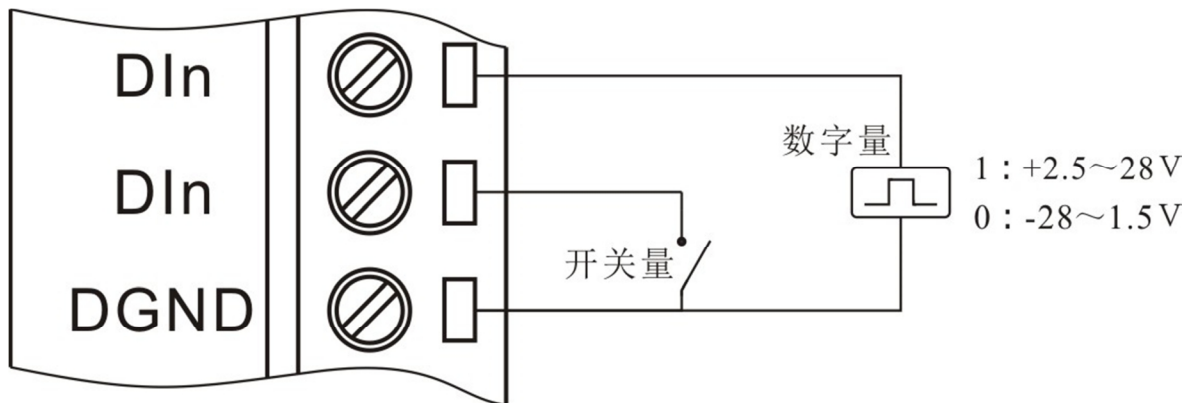


图 3-1 DAM-608X 模拟量输入接线示意图

无源开关量信号可以直接接入模块，模块内部自带开关量采集所需电路；有源或数字量信号采集数字逻辑电平输入，数字逻辑 1 有效电平为：DC+2.5~28V，数字逻辑 0 有效电平为：DC-28~1.5V，输入 DC+1.5~2.5V 为不确定状态，应用时应该尽量避免输入在此区域范围。

无源开关量输入需要注意，DAM-6084 采用的是数字量与开关量兼容输入模式，而无源开关量输入内部上拉至 5V，因此，开关断开时为逻辑 1，开关导通时为逻辑 0，即开关输入有效时输出逻辑 0，开关输入无效时输出逻辑 1。

4 模拟输入

所谓模拟量信号是指连续的，任何时刻可为任意一个数值的信号，例如我们常见的温度、压力、流量等信号。对于工业控制现场常见的模拟量信号，可以通过传感器获取其值的变化，为获取传感器的输出值就需要采用模拟量输入模块。DAM-608X 模块配置有最多 8 路模拟量输入。

4.1 模拟量输入接线

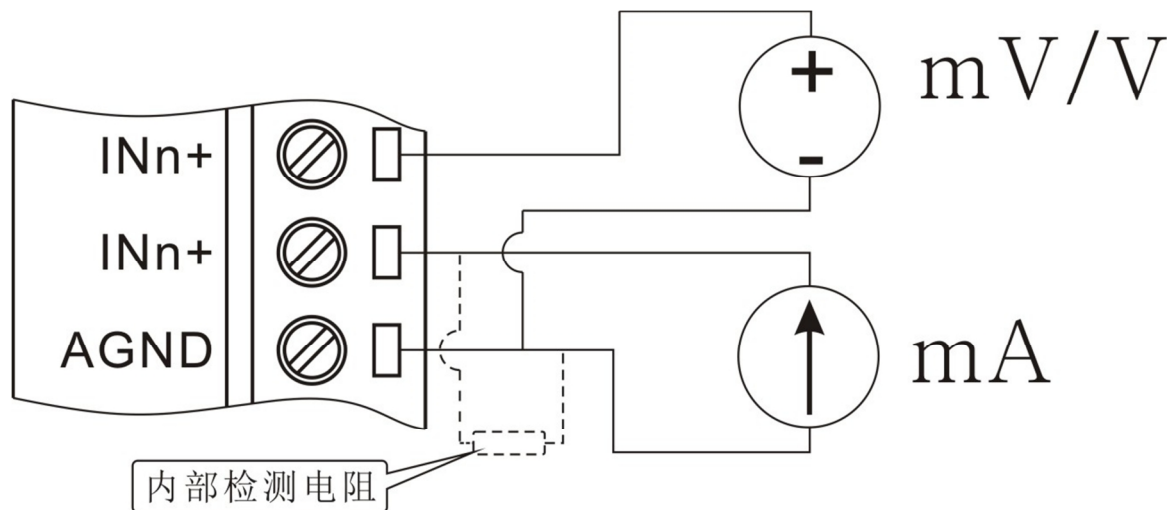


图 4-1 DAM-608X 模拟量输入接线示意图

DAM-608X 模拟输入为单端输入，模块所有模拟地(AGND)都连接在一起；AGND 即为模块所有模拟信号输入地，为了提高模块检测精度，请尽量就近接地。

电压信号与电流信号可以直接接入模块检测，采集电流需要注意的是在定货时需告知模块用于采集电流信号，这样模块在出厂时会在模块内部放置高精度电流检测电阻且出厂时用标准电流信号校准。

4.2 模拟量输入数据格式

4.2.1 Custom-ASCII 数据格式

使用 Custom-ASCII 命令读取模块数据时模块直接以 ASCII 码返回转换结果，其单位为量程单位，如：量程是 0~20mA，那么返回数据的单位为 mA，下面以列表举例说明：

序号	返回数据	通道量程	数据代表采样值
1	+10.000	0~20mA	模拟输入通道输入电流值为+10.000mA
2	+010.00	0~100mV	模拟输入通道输入电压值为+10.00mV
3	+1.5000	0~5V	模拟输入通道输入电压值为+1.5000V
4	+01.500	0~10V	模拟输入通道输入电压值为+1.500V

4.2.2 Modbus-RTU 数据格式

Modbus 数据格式为有符号整数二制补码格式，DAM-608X 模块配置为 12 位 AD，因此数据有效位数为 12 位；DAM-608X 模块模拟输入只能采集正信号，因此模块 Modbus 返回数据也只有正，如下是模块返回数据与实际采集值计算公式：

$$Val = + \frac{Adata}{0x0FFF} \times Range \times 120\%$$

式中： Val ----实际采集值

Adata ----Modbus 返回数据

Range ----通道量程

120% ----通道量程扩大值^[IV]

例：模块模拟输入通道 n 量程为 0~20mA，Modbus 返回数据为 0x02FF，则模块模拟输入通道 n 实际采集值计算如下：

$$Val = + \frac{Adata}{0x0FFF} \times Range \times 120\% = + \frac{0x02FF}{0x0FFF} \times 20mA \times 120\% = 4.495mA$$

例：模块模拟输入通道 n 量程为 0~5V，Modbus 返回数据为 0x06FA，则模块模拟输入通道 n 实际采集值计算如下：

$$Val = + \frac{Adata}{0x0FFF} \times Range \times 120\% = + \frac{0x06FA}{0x0FFF} \times 5V \times 120\% = 2.6168V$$

IV 我公司所有模拟输入通道量程校正时都会扩大 120%。

5 端口信息

5.1 DAM-6080 端口排列



图 5-1 DAM-6080 模块端口位置示意图

5.2 DAM-6080 端口描述

端口	端口标识	端口功能
1	VIN	电源输入正端
2	GND	电源地
3	485-	RS485 信号负输入端
4	485+	RS485 信号正输入端
5	GND	电源地
6	RX	RS232 接收端
7	TX	RS232 发送端
8	GND	电源地
9	GND	电源地
10	CONFIG	配置端口

端口	端口标识	端口功能
11	IN7+	模拟输入通道 7 正端
12	IN6+	模拟输入通道 6 正端
13	IN5+	模拟输入通道 5 正端
14	AGND	模拟输入地
15	IN4+	模拟输入通道 4 正端
16	IN3+	模拟输入通道 3 正端
17	AGND	模拟输入地
18	IN2+	模拟输入通道 2 正端
19	IN1+	模拟输入通道 1 正端
20	IN0+	模拟输入通道 0 正端

5.3 DAM-6084 端口排列

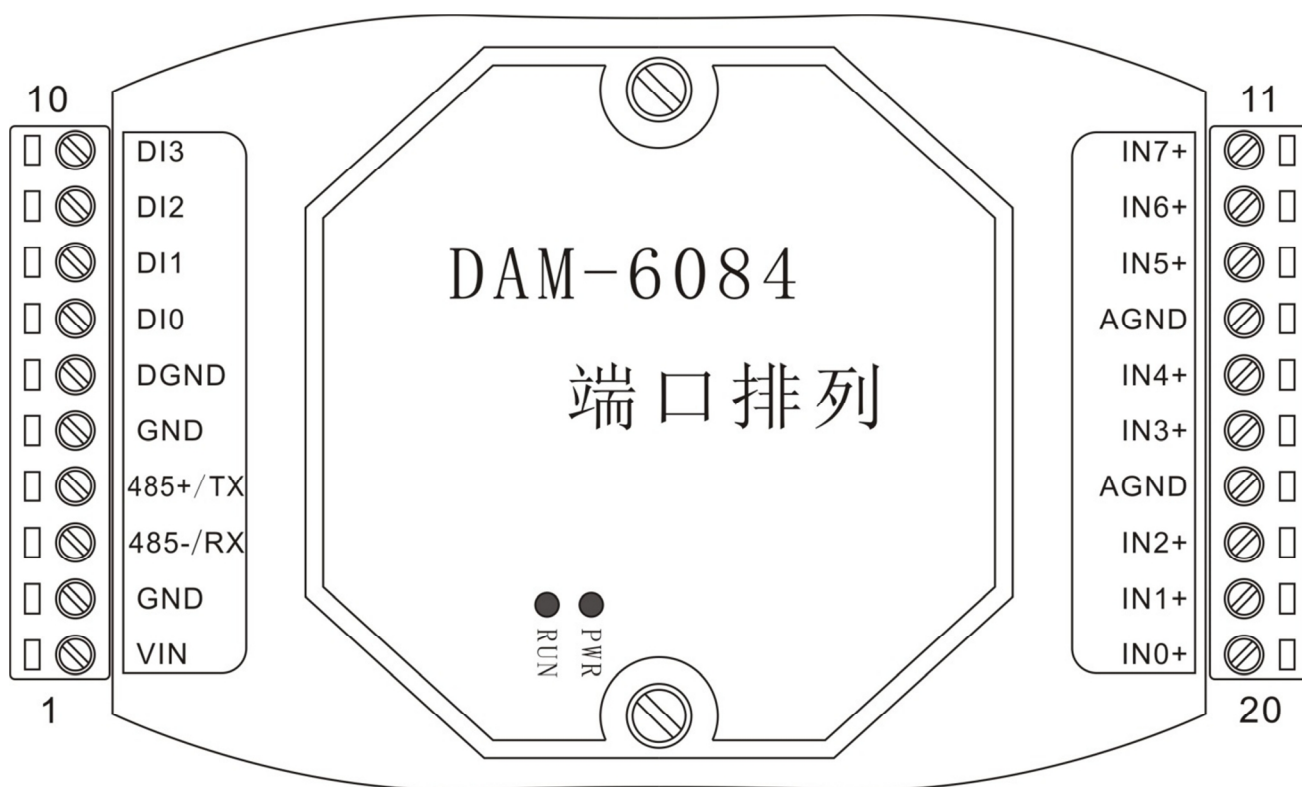


图 5-2 DAM-6084 模块端口位置示意图

5.4 DAM-6084 端口描述

端口	端口标识	端口功能
1	VIN	电源输入正端
2	GND	电源地
3	485-/RX	RS485 信号负输入端/ RS232 接收端
4	485+/TX	RS485 信号正输入端/ RS232 发送端
5	GND	电源地
6	DGND	数字/开关量输入地
7	DI0	数字/开关量输入 0
8	DI1	数字/开关量输入 1
9	DI2	数字/开关量输入 2
10	DI3	数字/开关量输入 3
11	IN7+	模拟输入通道 7 正端
12	IN6+	模拟输入通道 6 正端
13	IN5+	模拟输入通道 5 正端
14	AGND	模拟输入地
15	IN4+	模拟输入通道 4 正端
16	IN3+	模拟输入通道 3 正端
17	AGND	模拟输入地
18	IN2+	模拟输入通道 2 正端
19	IN1+	模拟输入通道 1 正端
20	IN0+	模拟输入通道 0 正端

6 通讯

6.1 通信接口

DMA-6080 配置有 1 路 RS232 与 1 路 RS485, DMA-6084 配置有 1 路 RS232 或 1 路 RS485 (RS232 与 RS485 只能选择其中一种接口), RS232 可以直接与电脑连接, RS485 可以单个与 PLC 或其它主机连接, 也可以多个模块组网后与 PLC 或其它主机连接。

6.1.1 RS232 连接

DAM 系统模块 RS232 接口为标准 RS232 接口, 符合相关规范, 可以直接与电脑或其它标准 RS232 接口连接, 其连接方式为交叉连接法, 即模块 TX 与电脑 RS232 的 RX 连接, 模块 RX 与电脑 RS232 的 TX 连接, 模块 GND 与电脑 RS232 的 SGND 连接。

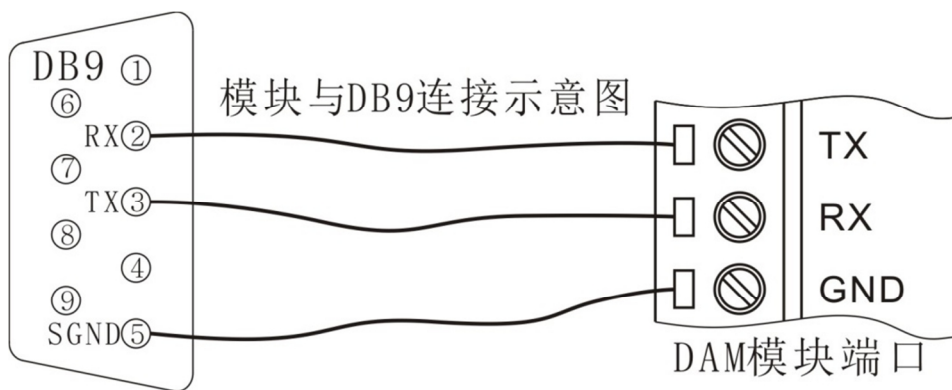


图 6-1 DAM 模块与 PC 机连接示意图

6.1.2 RS485 连接

DAM 系统模块 RS485 接口为标准 RS485 接口, 采用差分信号逻辑, 逻辑“1”以两线间的电压差为 $+(2\sim 6)V$ 表示; 逻辑“0”以两线间的电压差为 $-(2\sim 6)V$ 表示。RS485 设备组网连接非常简单, 只需要将设备正端和负端并接入总线即可; 当其通信距离较长时应该特别注意网络拓扑, RS485 网络拓扑一般采用终端匹配的总线型结构, 不支持环形或星形网络, 从总线到每个节点的引出线长度应尽量短, 以便使引出线中的反射信号对总线信号的影响最低, 更多信息请参考相关资料。

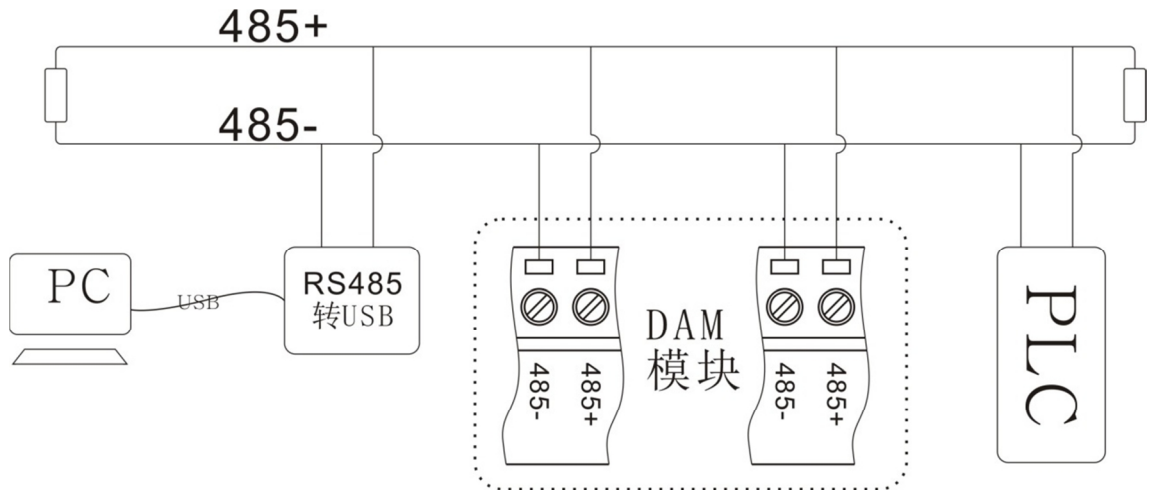


图 6-2 DAM 模块通过 RS485 接口与其它设备组网连接示意图

6.2 模块通信模式

6.2.1 主从模式

DMA-608X 模块通信模式通常为主从模式（一问一答模式）；主机通过通信接口发送命令给模块，模块在接收到正确命令之后做出相应响应。

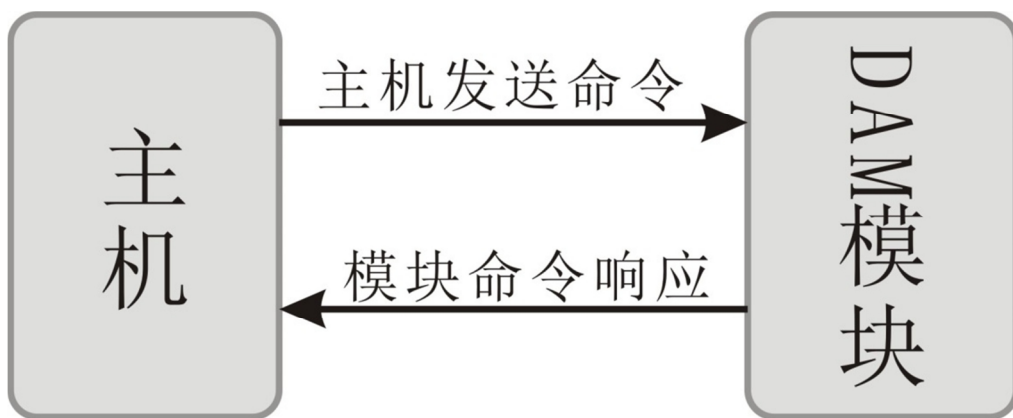


图 6-3 主从模式

6.2.2 主动模式

DMA-608X 也可以通过命令将模块设置为模块主动模式（模块主动发送数据给主机），时间间隔可由用户设置，主动发送数据时间范围为：000100~999999mS。此模式不能应用于多模块组网工作，否则将引起总线冲突。

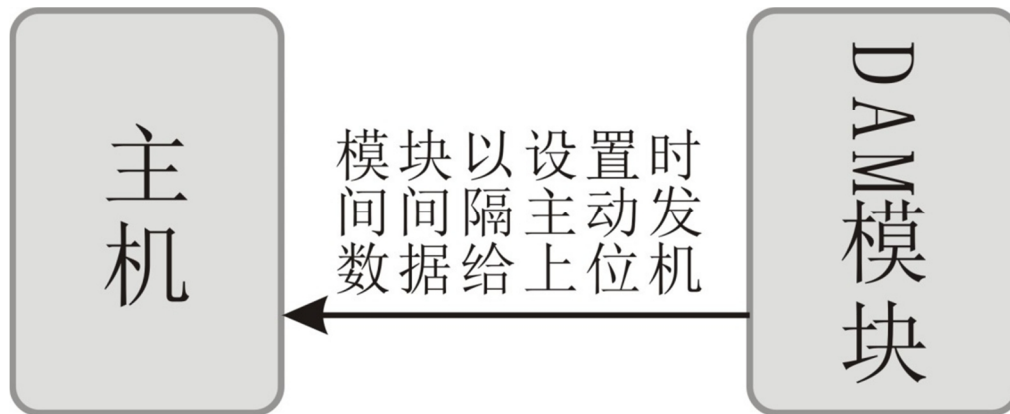


图 6-4 模块主动模式

6.3 通信参数

6.3.1 通信地址

DMA-608X 模块通信地址范围为 01~FF(1~255)，模块地址出厂设置为 01；模块通信地址可以由用户根据现场需要通过命令修改，具体方法参见相应命令。

6.3.2 通信速率

DMA-608X 模块 RS232/RS485 支持波特率：300bps、600bps、1200bps、2400bps、4800bps、9600bps、19200bps、38400bps、57600bps、115200bps；模块通信速率可以由用户根据现场需要通过命令修改，具体方法参见相应命令。

6.4 通信协议

6.4.1 Custom-ASCII

DAM 模块支持 Custom-ASCII 协议(自定义的 ASCII 协议)，用户可以通过简单的 ASCII 命令方便的读取测量数据和配置模块参数，比如地址(0x01~0xFF)、波特率(300bps、600bps、1200bps、2400bps、4800bps、9600bps、19200bps、38400bps、57600bps、115200bps)、校验和状态、开启或关闭通道等。在条件允许的情况下，用户还可以通过 ASCII 命令对模块进行现场校准。其指令集兼容于 ADAM 模块。详细的 ASCII 命令说明请参考 DAM 系列模块用户指令参考手册。

6.4.2 MODBUS-RTU 协议

Modbus 协议是一种已广泛应用于当今工业控制领域的通用通讯协议。通过此协议，控制器相互之间、或控制器经由网络（如以太网）可以和其它设备之间进行通信。

DAM-608X 模块支持工业标准 MODBUS-RTU 协议，模块通过 ASCII 命令配置为 MODBUS-RTU 协议后，可以工作于 MODBUS 从站状态。可以实现与多种品牌的 PLC、RTU 或计算机进行通讯。DAM-608X 模块支持 MODBUS 命令如下：

序号	命令(HEX)	功能	备注
1	02	读取数字/开关量输入	仅 DAM-6084 支持
2	03	读取模块 AD 转换结果及模块信息	
3	04	读取模块环境温度	需定货注明
4	06	写 AD 通道开关	

DAM 模块 MODBUS 地址分配如下表：

命令 (HEX)	寄存器地址(HEX)	对应 PLC 地址 (DEC)	数据说明
02	0000	10001	读所有数字量/开关量通道 0
02	0001	10002	读所有数字量/开关量通道 1
02	0002	10003	读所有数字量/开关量通道 2
02	0003	10004	读所有数字量/开关量通道 3
03	0000	40001	读模块型号
03	0001	40002	读模拟输入通道开关
03	0002	40003	读模拟输入通道 0 转换结果 bit15~0 ^[V]
03	0003	40004	读模拟输入通道 1 转换结果 bit15~0
03	0004	40005	读模拟输入通道 2 转换结果 bit15~0
03	0005	40006	读模拟输入通道 3 转换结果 bit15~0
03	0006	40007	读模拟输入通道 4 转换结果 bit15~0
03	0007	40008	读模拟输入通道 5 转换结果 bit15~0

^v bit15~0 模拟输入转换结果二进制补码，其中 bit15~12 为符号位，bit11~bit0 为数据二进制补码

命令 (HEX)	寄存器地 址(HEX)	对应 PLC 地 址 (DEC)	数据说明
03	0008	40009	读模拟输入通道 6 转换结果 bit15~0
03	0009	40010	读模拟输入通道 7 转换结果 bit15~0
03	2000	48193	读模块型号
03	2001	48194	读模拟输入通道开关
03	2002	48195	读模拟输入通道 0 转换结果 bit31~16 ^[VI]
03	2003	48196	读模拟输入通道 0 转换结果 bit15~0
03	2004	48197	读模拟输入通道 1 转换结果 bit31~16
03	2005	48198	读模拟输入通道 1 转换结果 bit15~0
03	2006	48199	读模拟输入通道 2 转换结果 bit31~16
03	2007	48200	读模拟输入通道 2 转换结果 bit15~0
03	2008	48201	读模拟输入通道 3 转换结果 bit31~16
03	2009	48202	读模拟输入通道 3 转换结果 bit15~0
03	200A	48203	读模拟输入通道 4 转换结果 bit31~16
03	200B	48204	读模拟输入通道 4 转换结果 bit15~0
03	200C	48205	读模拟输入通道 5 转换结果 bit31~16
03	200D	48206	读模拟输入通道 5 转换结果 bit15~0
03	200E	48207	读模拟输入通道 6 转换结果 bit31~16
03	200F	48208	读模拟输入通道 6 转换结果 bit15~0
03	2010	48209	读模拟输入通道 7 转换结果 bit31~16
03	2011	48210	读模拟输入通道 7 转换结果 bit15~0
04	0000	30001	读取模块环境温度
06	0001	40002	写模拟输入通道开关
06	2001	48194	写模拟输入通道开关

VI bit31~16 与 bit15~0 共同组成转换结果二进制补码，其中 bit31~12 为符号位，bit11~bit0 为数据二进制补码

7 模块 ASCII 命令集

模块 ASCII 命令分为普通命令与配置命令，普通命令通常有两种：（1）模块数据或信息读取，（2）模块模拟量或数字量输出；配置命令通常为改变模块参数的命令。

7.1 普通命令

7.1.1 普通命令一览表

序号	功能	命令	备注
1	读取所有通道数据命令	#aa<cr> ^[VII]	
2	读取单通道数据命令	#aan<cr>	
3	读取所有开关量通道	#aaK<cr>	
4	简洁模式读取所有通道数字/开关量	#aaKS<cr>	
5	读取单通道数字/开关量	#aaKn<cr>	
6	读取通道状态命令	\$aa6<cr>	
7	读取模块版本信息	\$aaVx<cr>	
8	读取模块配置状态命令	\$aa2<cr>	
9	读取模块通信模式	\$aaRT<cr>	
10	读取模块通信模式	\$aaRT<cr>	

7.1.2 读取模拟量输入命令

7.1.2.1 读取所有通道数据命令

命令格式	#aa<cr>
命令长度	4 字符

VII: <cr>回车符，命令结束，其 ASCII 码为 13，16 进制码为 0D，以下同。

续上表

命令解释	aa	模块 16 进制地址，地址范围为 01~FF
	<cr>	回车符，命令结束，其 ASCII 码为 13，16 进制码为 0D
应用注意	aa 必须是 2 位，如#01<cr>不能写为#1<cr>	

例：

命令	命令解释
#01<cr>	读取模块地址为 01 的所有通道 AD 数据
#F1<cr>	读取模块地址为 F1 的所有通道 AD 数据

7.1.2.2 读取单通道数据命令

命令格式	#aan<cr>	
命令长度	5 字符	
命令解释	aa	模块 16 进制地址，地址范围为 01~FF
	n	为模块通道数，通道范围为 0~F
	<cr>	回车符，命令结束，其 ASCII 码为 13，16 进制码为 0D
应用注意	aa 必须是 2 位，如#01<cr>不能写为#1<cr> n 只能为 1 位，通道数是从 0 开始计数，不是从 1 开始计数	

例：

命令	命令解释
#011<cr>	读取模块地址为 01 的第 1 通道 AD 数据
#F12<cr>	读取模块地址为 F1 的第 2 通道 AD 数据

7.1.3 读取数字/开关量输入命令^[VIII]

7.1.3.1 读取所有通道数字/开关量

命令格式	#aaK<cr>	
命令长度	5 字符	
命令解释	aa	模块 16 进制地址，地址范围为 01~FF
	K	命令关键字，必须写为：K
	<cr>	回车符，命令结束，其 ASCII 码为 13，16 进制码为 0D
应用注意		

命令返回：

顺序	Byte0	Byte1	Byte2	Byte3	Byte4	Byte5
格式	STAR	K ₃	K ₂	K ₁	K ₀	END
示例	>	0	1	1	1	<cr>

7.1.3.2 简洁模式读取所有通道数字/开关量

命令格式	#aaKS<cr>	
命令长度	6 字符	
命令解释	aa	模块 16 进制地址，地址范围为 01~FF
	KS	命令关键字，必须写为：KS
	<cr>	回车符，命令结束，其 ASCII 码为 13，16 进制码为 0D
应用注意		

VIII 仅 DAM-6084 支持

命令返回:

顺序	Byte0	Byte1	Byte2	Byte3	Byte4	Byte5
格式	>	DatUB	DatMB	DatHB	DatLB	<cr>

数据对应数字量/开关量:

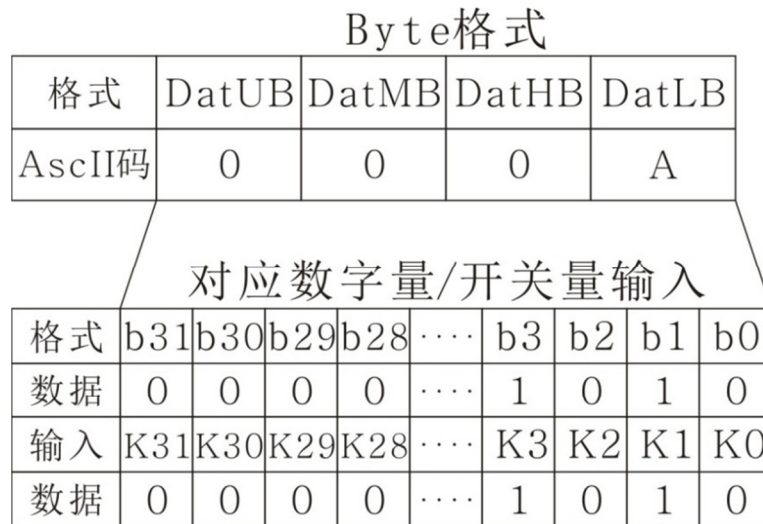


图 7-1 开关量数据格式解释

7.1.3.3 读取单通道数字/开关量

命令格式	#aaKn<cr>	
命令长度	6 字符	
命令解释	aa	模块 16 进制地址，地址范围为 01~FF
	K	命令关键字，必须写为：K
	n	通道号，通道号范围为 0~F 对应开关量通道 0~15
	<cr>	回车符，命令结束，其 ASCII 码为 13，16 进制码为 0D
应用注意		

7.1.4 读取模块信息命令

7.1.4.1 读取模块型号

命令格式	\$aaM<cr>	
命令长度	5 字符	
命令解释	aa	模块 16 进制地址，地址范围为 01~FF
	M	命令关键字，必须写为：M
	<cr>	回车符，命令结束，其 ASCII 码为 13，16 进制码为 0D
应用注意		

命令返回：

返回格式	!aaxxxxxxxxx<cr>	
数据长度	12	
数据解释	!	执行成功，固定值
	aa	模块地址
	xxxxxx	模块型号：DAM608x，其中 x 为 0 或 4。

7.1.4.2 读取通道状态命令

命令格式	\$aa6<cr>	
命令长度	5 字符	
命令解释	aa	模块 16 进制地址，地址范围为 01~FF
	6	命令关键字，必须写为：6
	<cr>	回车符，命令结束，其 ASCII 码为 13，16 进制码为 0D
应用注意		

命令返回:

返回格式	!aaxx<cr>	
数据长度	6	
数据解释	!	执行成功, 固定值
	aa	模块地址
	xx	通道开关, bit0~bit7 对应模块模拟输入通道 0~7, 1 表示打开通道, 0 表示关闭通道

7.1.4.3 读取模块版本信息

命令格式	\$aaVx<cr>	
命令长度	6 字符	
命令解释	aa	模块 16 进制地址, 地址范围为 01~FF
	V	命令关键字, 必须写为: V
	x	1: 读取硬件版本 2: 读取软件版本
	<cr>	回车符, 命令结束, 其 ASCII 码为 13, 16 进制码为 0D
应用注意		

命令返回:

返回格式	!aaxxxx <cr>	
数据长度	8	
数据解释	!	执行成功, 固定值
	aa	模块地址
	xxxx	硬件/软件版本号

7.1.4.4 读取模块配置状态命令

命令格式	\$aa2<cr>	
命令长度	5 字符	
命令解释	aa	模块 16 进制地址，地址范围为 01~FF
	2	命令关键字，必须写为：2
	<cr>	回车符，命令结束，其 ASCII 码为 13，16 进制码为 0D
应用注意		

命令返回：

返回格式	!aa00pbvf<cr>	
数据长度	10	
数据解释	!	执行成功，固定值
	aa	模块地址
	00	保留位，固定值
	p	A: ASCII 通信协议 M: MODBUS-RTU 通信协议
	b	波特率代号，0~9 对应：300，600，1200，2400，4800，9600，19200，38400，57600，115200
	v	0: 命令不启动校验和 4: 命令启动校验和
	f	数据返回格式 0: 工程单位 1: 满刻度百分比 2: 16 进制的补码

续上表

应用注意	当其启动校验和时，输入任意命令都需要输入校验和的 ASCII 码；如：读取模块地址为 05 的所有通道数需要输入：#0588<cr>
------	--

7.1.4.5 读取模块通信模式

命令格式	\$aaRT<cr>	
命令长度	6 字符	
命令解释	aa	模块 16 进制地址，地址范围为 01~FF
	RT	命令关键字，必须写为：RT
	<cr>	回车符，命令结束，其 ASCII 码为 13，16 进制码为 0D
应用注意		

命令返回：

返回格式	!aamdddddd<cr>	
数据长度	11	
数据解释	!	执行成功，固定值
	aa	模块 16 进制地址，地址范围为 01~FF
	m	S: 主从模式，即主机发送命令，模块做出命令响应。 H: 模块主动模式，即模块以设置时间间隔主动向主机发送数据。
	dddddd	以 6 位十进制数据表示模块主动发送数据时间间隔。
应用注意		

例：

命令返回	命令解释
!01H001000<cr>	模块通信模式为：模块主动模式，即模块以设置时间间隔主动向主机发送数据；模块主动发送数据时间间隔为：1000mS

续上表

!01S123456<cr>	模块通信模式为：主从模式，即主机发送命令，模块做出命令响应；模块主动发送数据时间间隔为：123456mS ^[IX] 。
----------------	--

7.2 配置命令

7.2.1 配置命令说明

(1) 命令执行状态

返回格式	saa<cr>	
数据长度	4	
数据解释	s	!: 执行成功 ?: 执行失败
	aa	模块 16 进制地址，地址范围为 01~FF
	<cr>	回车符，命令结束，其 ASCII 码为 13，16 进制码为 0D

(2) 模块进入配置模式后模块通信地址都是 01，但执行状态命令返回是模块当前设置地址。

(3) 模块通信参数发生改变都将在模块复位后才生效；如改变模块通信地址、通信速率、通信协议等。

(4) DAM-6080 为端口进入配置模式，进入配置模式后通信 RS232/RS485 通信波特率为：9600；而 DAM-6084 只能使用特殊命令进入配置模式，进入配置模式后通信 RS232/RS485 通信波特率保持上模块当前设置波特率不变，直到模块退出配置模式。具体参见 7.2.2 见下方

(5) 模块不管是以什么方式进入配置模式，在模块退出配置模式时都将自动复位，设置参数生效。

IX: 此时因为模块通信模式为：主从模式，模块不会主动发送数据，要设置模块主动发送数据需要使用配置命令将模块通信模式修改为：模块主动模式。

7.2.2 进入配置模式

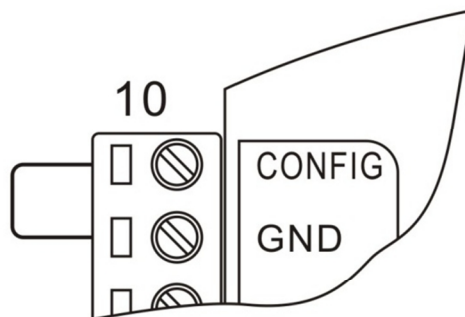
为了防止错误的通信改变模块参数而给用户造成不必要的麻烦，要使用模块配置命令，首先需要进入模块配置模式。DAM-6080 与 DAM-6084 进入配置模式方法不同，以下是进入其配置模式方法。

7.2.2.1 DAM-6080 配置模式

1. 进入配置模式方法

DAM-6080 有专用端口“CONFIG”用于进入配置模式其具体方法与步骤如下：

- (1) 确保模块已经处于断电状态。
- (2) 将模块通信接口与电脑连接。
- (3) 将模块“CONFIG”端口与模块“GND”端口短接，并一直保持直到退出配置模式。
- (4) 给模块正常供电。
- (5) 给模块正常供电后，指示灯“RUN”快闪（大约 1 秒钟闪烁 2 次）进入配置模式成功，否则重复（1）～（4）。



上电前短接CONFIG与GND

图 7-2 配置模式端口短接示意图

2. 配置模式通信参数

DAM-6080 进入配置模式后模块通信参数如下^[X]:

通信地址	01
波特率	9600bps
通讯协议	自定义 ASCII 协议，校验和禁止

3. 退出配置模式

模块退出配置模式方法：断开“CONFIG”与“GND”短接，指示灯“RUN”慢闪（大约 1 秒闪烁 1 次），此时系统复位，通信参数生效。

7.2.2.2 DAM-6084 配置模式

1. 进入配置模式方法

由于 DAM-6084 没有专用端口用于进入配置模式，为了在通信出错的情况最大限度保护模块通信参数不发生改变，模块采用使用了特殊命令进入配置模式的方法，保证用户数据采集的可靠性与安全性。

特殊命令进入配置模式准备：

- (1) 确认模块采用的通信接口，然后将 RS232 或 RS485 与电脑连接（DAM-6084 只支持 RS232 与 RS485 中的一种）。
- (2) 确认模块 RS232/RS485 波特率，模块在出厂时设置为：9600bps。
- (3) 开启我公司提供的模块调试助手或其它串口软件，设置好通信参数并打开串口，准备输入命令。

特殊命令进入配置模式方法如下：

- (1) 确保模块已经处于断电状态。
- (2) 将模块供电，必须在 60 秒内输入命令：`< **EnterConfigMode > < C-Control > < cr >`^[XI]。

X: 模块在配置模式下通信参数固定不变

- (3) 模块应答：模块要求计算 10 减去 1 个 10 以内的数的结果，例：Please InPut 10-3=?<cr>
- (4) 输入答案：必须在 60 秒内输入正确格式的正确答案，输入答案格式为：=x<cr>，其中 x 为答案数值；例：=7<cr>。
- (5) 模块应答：Enter Config Mode Success!<cr>（进入配置模式成功）。

2. 配置模式通信参数

DAM-6084 进入配置模式后模块通信参数如下^[XII]：

通信地址	01
波特率	保持模块上一次配置值 ^[XIII] ，出厂设置为 9600bps
通讯协议	自定义 ASCII 协议，校验和禁止

3. 退出配置模式方法

主机在配置模式下输入：Quit<cr>；模块应答：Exit Config Mode Success! <cr>（退出配置模式成功）。

4. 配置模式示例

特殊命令进入退出配置模式完整示例：

流程	例
主机发送进入配置模式命令	<**EnterConfigMode><C-Control><cr>
模块要求计算减法	Please InPut 10-8=?<cr>
主机回答问题	=2<cr>
模块进入配置模式成功	Enter Config Mode Success! <cr>
主机发送退出配置模式命令	Quit<cr>

XI: <cr>回车符，命令结束，其 ASCII 码为 13，16 进制码为 0D。

XII: 模块在配置模式下通信参数固定不变

XIII: 这里应该特别注意，端口方式进入配置模式后波特率为 9600，而命令方式进入配置模式后保持上一次配置波特率。

续上表

模块应答	Enter Config Mode Success! <cr>
------	---------------------------------

5. 应用模块调试助手进入配置模式^[XIV]

我公司开发的“模块调试助手”可以一键进入配置模式，使用方法：

- (1) 将模块正确连接至电脑。
- (2) 启动“模块调试助手”，打开串口，并点击：通用>进入配置模式。
- (3) 给模块上电，模块调试助手会自动发送命令并响应模块问答，当出再“Enter Config Mode Success!”时，模块进入配置模式成功，如下图。



图 7-3 应用模块调试助手进入配置模式

XIV: 仅 DAM-6084 支持，DAM-6080 只能使用短接端口的模式进入配置模式。

7.2.3 配置命令一览表

序号	功能	命令	备注
1	设置通讯地址命令	\$aaAnn<cr>	
2	设置通讯速率命令	\$aaBn<cr>	
3	设置通信校验和命令	\$aaCs<cr>	
4	设置模块模拟输入通道开关命令	\$aa5xx<cr>	
5	设置通讯协议命令	\$aaPm<cr>	
6	设置数据返回格式命令	\$aaFx<cr>	
7	设置模块通信模式	\$aaHm<cr>	
8	设置模块主动发送数据时间间隔	\$aaTnnnnnn<cr>	

7.2.4 配置命令集

7.2.4.1 设置通讯地址命令

命令格式	\$aaAnn<cr>	
命令长度	7 字符	
命令解释	aa	模块 16 进制地址，地址必须为 01
	A	命令关键字，必须写为：A
	nn	模块 16 进制地址，地址范围为 01~FF
	<cr>	回车符，命令结束，其 ASCII 码为 13，16 进制码为 0D
命令返回	命令执行状态，详细说明参见“7.2.1 配置命令说明”	
应用注意		

例：

命令	命令解释
\$01A02<cr>	设置模块通信地址为 02
\$01AF1<cr>	设置模块通信地址为 F1

7.2.4.2 设置通讯速率命令

命令格式	\$aaBn<cr>	
命令长度	7 字符	
命令解释	aa	模块 16 进制地址，地址必须为 01
	B	命令关键字，必须写为：B
	n	模块新的波特率，0~9 对应：300，600，1200，2400，4800，9600，19200，38400，57600，115200
命令返回	命令执行状态，详细说明参见“7.2.1 配置命令说明”	
应用注意		

例：

命令	命令解释
\$01B5<cr>	设置模块通信波特率为 9600
\$01B9<cr>	设置模块通信波特率为 115200

7.2.4.3 设置通信校验和命令

命令格式	\$aaCs<cr>	
命令长度	7 字符	
命令解释	aa	模块 16 进制地址，地址必须为 01
	C	命令关键字，必须写为：C

续上表

	s	0 不启用通信校验和 4 启用通信校验和
	<cr>	回车符，命令结束，其 ASCII 码为 13，16 进制码为 0D
命令返回	命令执行状态，详细说明参见“7.2.1 配置命令说明”	
应用注意		

例：

命令	命令解释
\$01C0<cr>	设置模块通信不启用通信校验和
\$01C4<cr>	设置模块通信启用通信校验和

7.2.4.4 设置模块模拟输入通道开关命令

命令格式	\$aa5xx<cr>	
命令长度	7 字符	
命令解释	aa	模块 16 进制地址，地址必须为 01
	5	命令关键字，必须写为：5
	xx	通道开关，bit0~bit7 对应模块模拟输入通道 0~7，对应位为：1 表示打开通道，为 0 表示关闭通道
	<cr>	回车符，命令结束，其 ASCII 码为 13，16 进制码为 0D
命令返回	命令执行状态，详细说明参见“7.2.1 配置命令说明”	
应用注意	xx 通道开关为 16 进制 ASCII 写法，高位在前，低位在后	

例：

命令	命令解释
\$01583<cr>	设置模块通道 0、1、7 打开，其余通道关闭

命令	命令解释
\$015C8<cr>	设置模块通道 3、6、7 打开，其余通道关闭

7.2.4.5 设置通讯协议命令

命令格式	\$aaPm<cr>	
命令长度	6 字符	
命令解释	aa	模块 16 进制地址，地址必须为 01
	P	命令关键字，必须写为：P
	m	A: ASCII M: MODBUS-RTU
	<cr>	回车符，命令结束，其 ASCII 码为 13，16 进制码为 0D
命令返回	命令执行状态，详细说明参见“7.2.1 配置命令说明”	
应用注意		

例：

命令	命令解释
\$01PA<cr>	设置通讯协为 ASCII 通信
\$01PM<cr>	设置通讯协为 MODBUS-RTU 通信

7.2.4.6 设置数据返回格式命令

命令格式	\$aaFx<cr>	
命令长度	6 字符	
命令解释	aa	模块 16 进制地址，地址必须为 01

续上表

命令解释	F	命令关键字，必须写为：F
	x	0： 工程单位 1： 满刻度百分比 2： 16 进制的补码
	<cr>	回车符，命令结束，其 ASCII 码为 13，16 进制码为 0D
应用注意		

例：

命令	命令解释
\$01P0<cr>	设置数据返回格式为： 工程单位
\$01P1<cr>	设置数据返回格式为： 满刻度百分比
\$01P2<cr>	设置数据返回格式为： 16 进制的补码

7.2.4.7 设置模块通信模式

命令格式	\$aaHm<cr>	
命令长度	6 字符	
命令解释	aa	模块 16 进制地址，地址必须为 01
	H	命令关键字，必须写为： H
	m	S： 主从模式，即主机发送命令，模块做出命令响应。 H： 模块主动模式，即模块以设置时间间隔主动向主机发送数据。
	<cr>	回车符，命令结束，其 ASCII 码为 13，16 进制码为 0D
应用注意		

例：

命令	命令解释
\$01HS<cr>	设置模块通信模式为：主从模式
\$01HH<cr>	设置模块通信模式为：模块主动模式

7.2.4.8 设置模块主动发送数据时间间隔

命令格式	\$aaTdddddd<cr>	
命令长度	11 字符	
命令解释	aa	模块 16 进制地址，地址必须为 01
	T	命令关键字，必须写为：T
	dddddd	000100~999999, 6 位十进制格式数据表示模块主动发送数据时间间隔，时间单位为 mS。
	<cr>	回车符，命令结束，其 ASCII 码为 13，16 进制码为 0D
应用注意	<p>1. 时间范围为 000100~999999mS，必须为 6 位数据，如果位数不足，请在数据前面加“0”补足 6 位。</p> <p>2. 此命令只改变模块主动发送数据时间间隔，不会改变模块通信模式。也就是说，需要有两步设置，第一步：设置模块主动发送数据时间间隔，第二步：将模块通信模式设置为“模块主动模式”（使用命令：\$01HH<cr>）。</p>	

例：

命令	命令解释
\$01T001000<cr>	设置模块主动发送数据时间间隔为：1000mS
\$01T123456<cr>	设置模块主动发送数据时间间隔为：123456mS

8 电气参数

DAM-608X 数据采集模块电气参数除特殊说明外，其参数均是 $T_{amb}=25^{\circ}\text{C}$ 时的值。

8.1 模块参数

参数	Parameter	最小值 Min	典型值 Typ	最大值 Max	单位 Unit
供电电压	Power Supply	+8	---	+36	V
看门狗复位周期	Watchdog Period		1		S
输入保护	Input Protect		100/60		mA/V

8.2 数字/开关量输入参数

参数	Parameter	最小值 Min	典型值 Typ	最大值 Max	单位 Unit
低电平输入	Low-Level Input	-28	0	1.5	V
高电平输入	High-Level Input	2.5	---	28	V
上拉电压	Pull-up Voltage	4.8	5	5.2	V
上拉/下拉电阻	Pull-up/down Resistor	9.8	10	10.2	K
频率响应	Frequency Response	0	---	10	Hz

8.3 模拟量输入参数

参数	Parameter	最小值 Min	典型值 Typ	最大值 Max	单位 Unit
分辨率	Resolution		12		bit
精度	Accuracy		± 0.2		% of SFR
零点漂移	Zero Drift	-50		+50	$\mu\text{V}/^{\circ}\text{C}$
温度系数	Temperature Coefficient			± 50	ppm/ $^{\circ}\text{C}$
非线性	Differential Nonlinearity			± 1	LSB
隔离电压	Isolation Voltage			2500	Vdc
输入阻抗	Load Impedance		1M		Ω

9 机械规格

9.1 机械尺寸

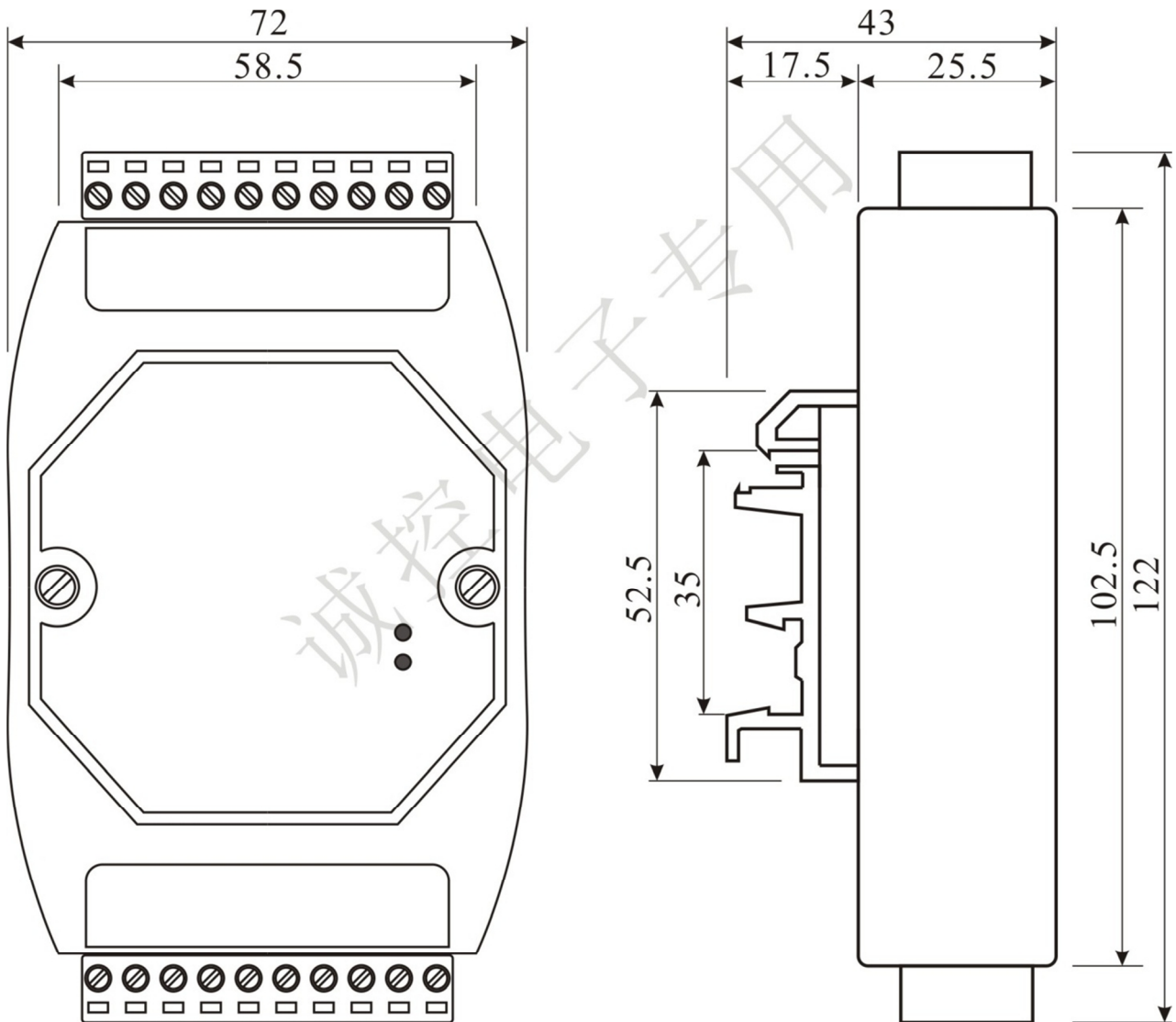


图 9-1 DAM-608X 外形尺寸图

9.2 安装方法

DAM-608X 支持 DIN35 导轨安装，用户可以很方便的将模块安装在导轨上或拆卸，为工业现场运用和安装提供帮助。

10 三保及维修说明

本产品自售出之日起两年内，凡用户在遵守贮存、运输及使用要求的条件下产品损坏，或产品质量低于技术指标的，可以返厂免费维修。因违反操作规定和要求而造成损坏的，需交纳器件费用和维修费。

11 免责声明

11.1 版权

本手册所陈述的产品文本及相关软件版权均属深圳市诚控电子有限公司所有，其产权受国家法律绝对保护，未经本公司授权，其它公司、单位、代理商及个人不得非法使用和拷贝，否则公司有权将受到国家法律的严厉制裁。

11.2 修改文档的权利

深圳市诚控电子有限公司保留任何时候在不事先声明的情况下对本数据手册的修改的权利。