1. 鼠标右键**计算机图标**并点击**设备管理器** 



2. 鼠标右键 Chuangxin Tech USBCAN/CANalyst-Ⅱ并点击更新驱动程序软件



3. 鼠标左键点击 浏览计算机以查找驱动程序软件



4. 按照下图步骤 1-4,进行选择安装驱动。

A 设备管理器		-	9	l□ X I∃.东
文件(F) 操作(A)	) 查看(V) 帮助(H)			寇
			23	
	) 更新驱动程序软件 - Chuangxin Tech USBCAN/CANalyst-II			
Þ. 📾 W				171
▷□处	浏览计算机上的驱动程序文件			
P 1 급 磁 > 4 ■ 计		1	浏览文件夹	
> 💟 监	在以下位置搜索驱动程序软件:	1	选择包含您的	的硬件的驱动程序的文件夹。
▷ 键	C:\Users\Administrator\Desktop\转换器驱动\win7 win8 win10 👻	浏览(R)		
	☑ 包括子文件夹①		▷ 🌡 新建	文件夹 (5)
▷關人			● 新建	又件夹 (6) 98-15-34
▶=44 周 □			4 📕 wir	17 win8 win10 driver 2
>-●通			a 🃗 ir	nf
	いけんないのものであります。			amd64
P ⊻ M P ≢ 系	小人口,异心山公及田岛区407至1万约3次千亿01年(L) 此列表将显示与该设备兼容的已安装的驱动程序软件,以及与该说	备处于同一类别下的	÷04+ (n)	'and in7 win8 win10 driver
Þ 📲 🖩	所有驱动程序软件。		XH来(U): *	
				3 _ 确定 _ 取消
		1		
		4		
		下一步(N)	取消	
	新驱动程序软件 - WinUSB Device			
<u> </u>				
Win	dows 已经成功地更新驱动程序文件			
Wind	owe 网络宫成立法世设备的驱动程度的供			
vinde	5WS 已经完成安装店设备的驱动程序软件。			
	WinUSB Device			
9				
				关闭(C)

5.如下图出现 WinUSB Device 则显示安装成功。

## 6.打开软件

SeconVci.dll	201//1/21 星期	应用程序扩展	92 KB
🚳 LM_USB.dll	2015/11/17 星期	应用程序扩展	586 KB
🚳 mfc100.dll	2011/2/19 星期	应用程序扩展	4,295 KB
🚳 mfc100u.dll	2011/2/19 星期	应用程序扩展	4,320 KB
s msvcr100.dll	2013/3/19 星期	应用程序扩展	756 KB
PCS0902_chs	2018/8/27 星期	CONFIG 文件	1 KB
PCS0902_en	2018/8/27 星期	CONFIG 文件	1 KB
PMC007xx_chs	2020/11/17 星期	CONFIG 文件	12 KB
PMC007xx_en	2020/11/17 星期	CONFIG 文件	14 KB
pusi	2021/1/5 星期二	CONFIG 文件	1 KB
PUSICAN	2020/6/29 星期	应用程序	1,083 KB
PUSICANControl.dll	2020/6/29 星期	应用程序扩展	20 KB
ResourceChinese.dll	2020/6/29 星期	应用程序扩展	436 KB
December 20	2020/6/20 E#R	小田省外市田	436 MD

## 7.鼠标右键点击<u>设置</u>选择创芯 CANalyst-Ⅱ、125kbps,再点击确定。

文件(F) 设置(S) 视图(Y) 帮助(H)            ②(2) 打开 关闭             ③(2) 行 供             ③(2) 行 (2) 行             ③(2) 行             ①(2) 行             ③(2) 行             ③(3) 行             ③(3) 行             ③(3) 行             ③(3) 行             ③(3) 行             ③(3) 行	
※     ▶     ■     ●     ②     ②     ②     □     ○     ○          近置       打开       关闭         雨步定位       运行       停止       添加       删除       关于       新建       打开       保存       其合理       五       五       五       五       五	
站点视图 1	
通信设置	
CAN通信设置2	
i适配器: 创体CANAVSETU	
波特率:  125Kbps	

8.鼠标左键点击<u>打开,</u>直到出现站点 PMC007\*\*\*\*型号

FUSIC	WINNELSKIN	T# ATO	.55		
: 文件(1)	设晋(S	) 视图∨	) 帮助	b(H)	
☆     ☆     ☆     □     □	▶	● 关闭	0	② 同步定	
A					
	有站点				
: 文件(E)	设置(5	) 视图(⊻	) 帮助	b(H)	
いるとしていていていていていていていていていていていていていていていていていていてい	▶	■ 关闭	0	⑦	公运行
站点视图				<b>•</b> 9	×
<b>B</b>					- 1
□ <b>*</b> 所	有站点 PMC00	7xx C007C3EF	92(7#)	]	

9.鼠标左键双击型号 PMC007\*\*\*\*,接着选择离线编程

POSICAIN间顶上共 VI.0.33	100.000 E 8. 00			
: 文件(F) 设置(S) 视图(V) 帮助(H)			40.1	
※ ▶ ■ 0 ⑥ 点 设置 打开 关闭 同步定位 运	• ● ■ ■ ● テ 停止 添加 删除 关于	1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	┃   メ □a 『La』 存 剪切 复制 粘贴 <del>-</del>	
站点视图	PMC007C3EP2(7#) ×			
G. (1)	↓ 「节点配置&NMT 马达运动控制	· 端口测试 · 离线编程	PDO映射 固件升级	_
□-¶ 新有站点 □- <mark>@ PMC007xx 1</mark>	命令列表: 读命令buffer	2		
PMC007C3EP2(7#)	序号 命令	选项	数据 数据范围	

10.鼠标左键点击**加载,**打开并选择离线程序文件\*\*\*.cmds

1 ar	 法师	新編	影響范围	说明	 命令操作
2 1423	.450	1.8494	1.80.940.00.0	1.000	<b>1</b> 🕸
					O Ł
					<b>न ()</b>
					nt 💿
					H fr
					0 *

000 (Ro. 000 - 00		
·新建文件夹(	n	▼ 49 成果新建文件夹
组织 * 新建文件夹		53
¢ CERR     @ Create Could Fire     # TR     # ZE     TR     # ZE     # SE     # SE    #	publicade	
文件名[1]	putil(1).ondi	• PUSI command s 1 IITT(O)

4 「节点配置&NMT 马达运动控制 端口测试 高线编程 PDO映射 固件升级 命令列表: 读命令buffer 命令操作: 序号 命令 选项 数据 数据范围 说明 命令 不相等跳转 描口输动定步数 端口能转动定步数 等待条件 比较 相等排条件 出现转动定步数 等待条件 比较 相等制势 无 无 输出端口8 0--500 0--1 0--1 0--65535 0--65535 0--0 0--65535 0--0 0--500 0--500 22 添加 1 0 0 删除 无 步数高16位 4000 步数低16位 等待步进完成 等待N ms 比较堵转标志 0 50 0 35 32 32 33 34 35 た 无 无 新出端口8 等待N ms 比较外部停止2 エ 不相等時转到指定位盘 輸出端口8 系统等待N ms 比较外部停止2是否有效 相等跳转到指定位置 不相等跳转到指定位置 0 1 0--1 上移 100 0 40 37 0--65535 0--0 0--500 0--500 0--1 0--1 0--65535 0--65535 0--0 0--0 0 下移 元 元 新出端口8 元 歩数高16位 歩数低16位 等待步进完成 比較増转标志 元 1 0 6 输出端口8 设置转动方向 41 42 43 44 45 46 47 48 49 50 设置转动万回 设置转动步数高16位 设置转动步数低16位并转动 等待步进完成 比较增转标志是否有效 相等跳转到指定位置\_\_\_ 4000 0 0 Ct校增转标 无 无 输出端口8 等待N ms 无  $\odot$ 加载 48 45 0 100 22 0--500 相等跳转 不相等跳转 端口輸出 等待条件 无条件跳转 0--500 0--1 0--65535 0--500 不相等跳转到指定位置 不相等碼將到指定位置 輸出端口8 系统等待Nms 无条件跳转到指定位置 保存 0 清空 3 区 离线执行 ラ 写命令到buffer 図 试运行当前指令 🔓 写入EEPROM

11.鼠标左键严格按照步骤 1-3,点击:写命令到 buffer——写入 EEPROM——勾选离线执行

12.断电重启



