SETUP Automação www.setup.com.br +55 19 2517.8900

IO Control Card

User's Manual



Manual Rev.

Revision	Release Date	Description of Change(s)
V1.0	2018-01-16	

Table of Contents

1	Introduction		
	1.1 Brief Introc	luction	4
	1.2 Specificati	ons	4
	1.3 Demension	of IO Control Card (Unit:mm)	6
2	Hardware		7
	2.1 Unpacking	checklist	7
	2.2 Interface	definition	8
	2.2.1	IO Control Card Interface	8
	2.2.2	Interface definition	9
3	Software		
	3.1 DEMO Intr	oduction	
	3.2 Use of DEM	ИО	

1. Introduction

1.1 Brief Introduction

IO control card is an industrial control IO board that communicates with PC using PCIe X1 interface bus. The IO control card has 8 isolated inputs and 8 isolated outputs. The input can select level input and edge trigger, it can connect to various sensors and other switching signals, and count the input pulses, provide programmable anti-shake filtering, real-time dynamic triggering. The output design supports the irrigation/source current DO through external wiring. It can set level output or pulse output, adjustable pulse width, and can drive solenoid valve, relay, cylinder and other switching devices. At the same time, the IO control card also has 4 light source controls, which can drive up to max 1A light source, which is convenient for users to connect external light source equipment according to actual conditions. The IO control card features advanced encoder functionality, support for positional comparison of equally spaced and discrete numbers, and with the other features of the IO control card, users can build their ideal vision solution system.

1.2 Specifications

Power Specificati	ons
Voltage	PCIe X1 slot 3.3V
Input characteristics	
Input channel	8 isolated input
Input Voltage	5-36V DC
Input Current	2mA - 15mA
Isolation voltage	2500 RMS
Circuit schematic	
Output characteristic	'S
Output channel	8 isolated output
Load voltage	9-36V DC
Output Current	Single maximum output 200mA
Isolation voltage	2500 RMS
Circuit schematic	

Encoder	
Number of channels	1 channel, isolated
Interface	EA+, EA-; EB+, EB-; EZ+, EZ-
Power supply	5V±5%
Signal frequency	MAX 1MHz
Isolation voltage	1.5KV
Light source controller	
Number of channels	4 channel, Constant current, 1A/channel
Dimming method	PWM, MAX 500KHz
Support external	Support 4 channel light source external trigger input, Trigger voltage: DC
triggering	3.3-24V, Trigger current: 2.5-20mA
Trigger delay	≤10us
Switch control	Support 4 channel LED light source separate switch
Development and debugg	jing
Software API	Provide API interface functions for the user to invoke
Debugging DEMO	Provide debugging software that supports simple debugging of DIO, light
	source controller and encoder
Operating environment	
Operating temperature	0 to 55°C
Operating humidity	5%-95%, no condensation
Atmospheric pressure	1080 to 795 hPa (Equivalent to altitude -1000 to 2000m)
Transportation/storage e	environment
Transportation/storage	-20 to 70°C
temperature	
Atmospheric pressure	1080 to 660 hPa (Equivalent to altitude -1000 to 3500m)
Free fall	0.3m, 5times, product packaging
Relative humidity	Maximum humidity 95%



1.3 IO control card outline structure (unit: mm)

Figure 1-1 IO control card outline structure schematic diagram

2. Hardware

2.1 Unpacking checklist

Before opening the package, please check whether the product model indicated on the outer packaging is consistent with the ordered product. After unpacking, first check the surface of the IO control card for mechanical damage, then carefully check the accessories according to the packing list or ordering contract. If the surface of the IO control card is damaged, or the product content does not match, do not use it, contact the dealer immediately.

IO control card product list:

- a. IO control card, 1piece
- b. Companion CD, Îpiece
- c. Warranty Card, 1piece
- d. Certificate, 1piece



To prevent static damage to the IO control card, touch an effective grounded metal object before touching the control card circuit to release the static charge carried by your body and wear anti-static gloves.

2.2 Interface definition

2.2.1 IO control card interface



Interface	Function
P1	Encoder input interface
P2	Universal input
Р3	PWM External trigger input
P4	PWM Power interface
P5	PWM1 output
P6	PWM2 output
P7	PWM3 output
P8	PWM4 output
Р9	Universal output 1-5
P10	Universal output 6-8

2.2.2 Interface definition

1, P2(IO input)

PIN	Definition	Des	PIN	Definition	Des
1	DI1	input 1	6	DI5	input 5
2	DI2	input 2	7	DI6	input 6
3	DI3	input 3	8	DI7	input 7
4	DI4	input 4	9	DI8	input 8
5	DI_L1	Input common 1	10	DI_L2	Input common 2

Note: Input 1-4 shared input common 1, input 5-8 shared input common 2

2, P1(Encoder input)

PIN	Definition	Des	PIN	Definition	Des
1	EA+	Encoder A positive	2	EA-	Encoder A negative
3	EB+	Encoder B positive	4	EB-	Encoder B negative
5	EZ+	Encoder Z positive	6	EZ-	Encoder Z negative

3, P9(IO output)

PIN	Definition	Des	PIN	Definition	Des
1	DO_H1	output 1	2	DO_L1	output 1
3	DO_H2	output 2	4	DO_L2	output 2
5	DO_H3	output 3	6	DO_L3	output 3
7	DO_H4	output 4	8	DO_L4	output 4
9	DO_H5	output 5	10	DO_L5	output 5

4, P10 (IO output)

PIN	Definition	Des	PIN	Definition	Des
1	DO_H6	output 6	2	DO_L6	output 6
3	DO_H7	output 7	4	DO_L7	output 7
5	DO_H8	output 8	6	DO_L8	output 8

Note: Each output port has two interfaces, DO_Hn and DO_Ln (n is the channel port number), and can connect any port to VCC, another port is connected to GND.

5, P3(PWM external trigger input)

PIN	Definition	Des	PIN	Definition	Des
1	TR1	PWM1 trigger	2	TR2	PWM2 trigger
3	TR3	PWM3 trigger	4	TR4	PWM4 trigger
5	TR_COM	PWM trigger			
		common			

6、 P4(PWM power interface)

PIN	Definition	Des	PIN	Definition	Des
1	VCC	Power positive	2	OGND	Power ground

7、P5(PWM1 output)

	PIN	Definition	Des	PIN	Definition	Des
ſ	1	LED+	PWM1 output positive	2	LED1-	PWM1output negative

8、P6(PWM2 output)

PIN	Definition	Des	PIN	Definition	Des
1	LED+	PWM2 output positive	2	LED2-	PWM2 output negative

9、P7(PWM3 output)

PIN	Definition	Des	PIN	Definition	Des
1	LED+	PWM3 output positive	2	LED3-	PWM3 output negative

10, P8(PWM4 output)

PIN	Definition	Des	PIN	Definition	Des
1	LED+	PWM4 output positive	2	LED4-	PWM4 output negative
		positive			negative

3. Software

3.1 DEMO Introduction

The IO control card provides a C++ language function library and a dynamic link library under Windows. Users can implement various functions by simply calling the instructions in the library.

In order to reduce the difficulty of use, a simple DEMO program is provided on the user CD for the customer to use and debug the module. Users need to install a driver to easily operate the IO control card.

After the program is installed, open the DEMO software. The main interface is shown in Figure 3-1:

Ø ExioDemo									x
配置 设备0	▼ 搜索设备	¥ 打开设制	备 关闭设i	5 万	置栏				
一数字输入一									
采样模式	电平 🔻	电平 🔻	电平 🔻	电平 🔹	电平 🔻	电平 🔻	电平 🔻	电平 ▼	
状态取反	正常 🔻	正常 🔻	正常 🔻	正常 🔻	正常 🔻	正常 🔻	正常 🔻	正常 🔻	
滤波时间	0	0	0	0	0	0	0	0	(us)
边沿计数			斩	入模块					
输入状态	🔲 1通道	2通道	3通道	🔲 4通道	🔲 5通道	■ 6通道	■7通道	8通道	刷新
数字输出									=
輸出	🔲 1通道	🔲 2通道	🔲 3通道	24通道	🔲 5通道	🔲 6通道	🔲 7通道	🔲 8通道	
输出模式	电平 🔻	电平 🔻	电平 🔻	电平 🔻	电平 🔻	电平 🔻	电平 🔻	电平 🔻	
状态取反	正常 👻	正常 🔻	正常 🔻	正常 🔻	正常 🔻	正常 🔻	正常 🔻	正常 🔻	
输出延时									(us)
脉冲宽度			5	出模块					(us)
D确按源	1 -	1 -	1 -	1 .	1 •	1 -	1 -	1 -	
触发沿	上升沿 🚽	上升沿 👻	上升沿 👻	上升沿 👻	上升沿 🚽	上升沿 -	上升沿 👻	上升沿 -	
PWM输出				DIAINAte	Ш.##44	编码器			=
触发	🔲 1 <u>通</u> 道	🔲 2通道	🔲 3通道	PVVIVI判 回 4通道	山 侯 伏		编码	器模块	_
触发模式	软触发 ▼	软触发 ▼	软触发 ▼	软触发 ▼	读取		🔲 使能	位置比较	
频率(Hz)	1	1	1	1	(1-500000)	计数方向	A相前	▼ 读取方向	
占空比(%)	50	50	50	50	(0-100)	计数值		复位	
	更新	更新	更新	更新			🔲 刷新计数值	位置捕获	

Figure 3-1 IO control card DEMO main interface

DEMO software mainly has the following functional modules:

- a. Configuration bar: mainly to open the device and turn off the device.
- b. Input module: Provides level input (inverted input state), edge trigger, filter debounce time, and provide rising edge count function.
- c. Output module: Provides level output (output status can be reversed), pulse output, input trigger output pulse function, and can set the rising edge or falling edge trigger of any input channel; output can set the delay time, set the width of the output pulse.
- d. PWM output module: Provides 4-channel PWM output with adjustable frequency and adjustable duty cycle. It can be set to normally open or close on software, or can be set as hard trigger output of external TR signal.
- e. Encoder module: Provides functions such as encoder count, reset, and direction setting. It also provides powerful position comparison function. It supports position comparison between equal-space and discrete numbers. You can set any one or more output channels at the same time for comparison. Completed output, provides position capture to support capture of rising or falling edges of any input channel.

3.2 Use of DEMO

Step 1:

Driver installation:

- 1. Open the program installation file inside the folder and double-click to start the installation.
- 2. After the installation is complete, in the "Device Manager", you can see the driver of the IO control card, as shown in Figure 3-2:

▲ 设备管理器	
文件(F) 操作(A) 查看(V) 帮助(H)	
▷- 🔐 网络适配器	
▷	

Figure 3-2 Driver successfully installed interface

At this point, the driver and program for the IO control card have been installed. After the hardware is properly connected, you can start to open DEMO for preliminary testing.

Step 2:

- 1. Double-click to start DEMO and enter the main interface of Figure 3-1. If the prompt "No devices found", please check:
 - a. If the IO control card driver is installed correctly;
 - b. If the PCIe interface of the IO control card and the PCIe slot in the PC are inserted correctly;
- Click on "Search for devices" → "Open the device", the IO control card can be used normally, as shown in Figure 3-3:

配置															
设备0	▼ 援索	设备	i 打开说	音 关闭	<u>A</u> i	ž.									
数字输入															
采样模式	电平	•	电平	电平	•	电平 •	电平	Ŧ	电平	•	电平	•	电平		•
状态取反	正常	•	正常	正常	•	正常 🔹	正常	Ŧ	正常	•	正常	•	正常		•
滤波时间	0		0	0		0	0		0		0		0		(us)
边沿计数															
输入状态	🔲 1通道		🕅 2通道	🕅 3通道		🗆 4通道	🕅 5通道			6通道	🗖 7通道		8	通道	
数字输出						ExioDemo	8								
输出	🔲 1通道		🔲 2通道	🕅 3通道					📄 6j	道	🔲 7通道		📄 8通	道	
输出模式	电平	•	电平	电平	•	设备打开成功		Ŧ	电平	•	电平	•	电平		-
状态取反	正常	•	正常	正常	•			•	正常	-	正常	•	正常		•
输出延时						6	NCE								(us)
脉冲宽度															(us)
D論拔源	1	Ŧ	1	1	-	1 -	1	Ŧ	1	-	1	Ŧ	1		-
触发沿	上升沿	*	上升沿	上升沿	-	上升沿 👻	上升沿	Ŧ	上升	n v	上升沿	v	上升活	3	-
PWM输出										编码器					
触发	🗆 1通道		🗆 2通道	🖂 3通道		🗆 4通道									
触发模式	软触发	•	<u>软触发</u> •	収触发	-	较触发 ▼	读取	1			🔲 使能		[位置比	较
频率(Hz)	1		1	1		1	(1-500000)			计数方向	A相前		•	读取方	6
占空比(%)	50		50	50		50	(0-100)			计数值				夏位	-
		_			-						- 刷新计	約值	[位害者	52

Figure 3-3 IO control card DEMO device normal frame

Step 3:

Input test: Select the "Refresh" box. If there is input, " \checkmark " will be displayed in the "Input Status" box under the corresponding channel, indicating that the input is valid; if you select the "Status Inversion" box The "inversion", the interface display is reversed

1000cm0	device on an														
に血 设备O	▼ 搜索设	备 打开	设备	关闭	设备										
(字输入															
采样模式	电平	电平	▼ 电平	2 .	-	电平	•	电平	•	电平	•	电平	•	电平	-
状态取反	正常	正常	▼ 正常	· •	-	正常	•	正常	•	正常	•	正常	•	正常	-
滤波时间	0	0	0			0		0		0		0		0	(us)
边沿计数															
输入状态	🔽 1通道	🔲 2通道		3通道		🔲 4通道		🗖 5通道		🔲 6通道		🔲 7通道		🕅 8通道	🔽 刷業
字输出															
输出	🗌 1通道	2通道	📰 3j	通道	[<mark>— 4</mark> 通道		🔲 5通道		🔲 6通道		🗖 7通道		🔲 8通道	
输出模式	电平 👻	·电平	▼ 电平	2 .	-	电平	•	电平	•	电平	•	电平	•	电平	•
状态取反	正常 🗸	·正常	▼ 正常		•	正常	•	正常	•	正常	•	正常	•	正常	•
输出延时															(us)
脉冲宽度															(us)
D确_发源	1 -	• 1	- 1		-][1	-	1	-	1	-	1	-	1	-
触发沿	上升沿	上升沿	- 上升	沿	-	上升沿	-	上升沿	-	上升沿	Ŧ	上升沿	-	上升沿	-
WM输出										编码器					
触发	🗖 1通道	🔲 2通道	3	通道	[24通道									
触发模式	软触发 ▼	, 软触发	▼ 軟創	拔,	-	软触发	•	读取				🔲 使能		位置は	七较
频室(Hz)	1	1	1			1		(1-500000)		计数7	访向	A相前		▼ 读取7	向
占空比 <mark>(%)</mark>	50	50	50			50		(0-100)		计算	敗值			复位	Σ Σ
	百新	雨新		重新	ור	雨彩						📃 刷新计数	數值	位置打	甫获

Figure 3-4 Input interface

Step 4:

Output test: select the corresponding output channel in the dialog box, select the output mode, set whether to invert; if the output mode is selected as "direct pulse" or "input trigger", the time and output of input and output delay can be selected at this time. Pulse width. Figure 3-5 shows the output level.

ExioDemo -	device online							L	
配置									
设备 <mark>0</mark>	▼ 搜索设备	┣ 打开设行	备 关闭设 [;]	ŭ					
粉字绘》									
采样模式	上升沿 ▼	电平 ▼	由平 ▼	电平 🔻	由平 ▼	●平 ▼	由平 ▼	电平	-
状态取反	正常	正常 🔻	正常 🔻	正常 ▼	正常 ▼	正常 🔻	正常 🔻	正常	-
滤波时间	30000	0	0	0	0	0	0	0	(us)
边沿计数	4								
计数复位	1通道	2通道	三 3 <u>通</u> 道	<u> 4通道</u>	■ 5通道	6)通道	— 7 <u>通</u> 道	📃 8通道	🔽 刷新
数字输出		_							
输出	☑ 1通道	🗖 2 <u>通</u> 道	🕅 3 <u>通</u> 道	🔲 4通道	5通道	🔲 6 <u>通</u> 道	— 7<u>通</u>道	🔲 8通道	
输出模式	电平 🔻	电平 ▼	电平 🔻	电平 🔻	电平 👻	电平 🔻	电平 🔻	电平	-
状态取反	正常 🔻	正常 🔻	正常 🔻	正常 🔻	正常 🔻	正常 🔻	正常 🔻	正常	•
输出延时									(us)
脉冲宽度									(us)
Dıûng安源	1 -	1 👻	1 -	1 -	1 -	1 -	1 -	1	-
触发沿	上升沿 👻	上升沿 👻	上升沿 👻	上升沿 👻	上升沿 👻	上升沿 👻	上升沿 👻	上升沿	-
PWM输出						编码器			
触发	🔲 1通道	🔲 2通道	🔲 3通道	🗖 4通道					
触发模式	软触发 ▼				读取		🔲 使能	位置は	较
频 率(Hz)	1	1	1	1	(1-500000)	计数方向	A相前	▼ 读取方	问
占空比 (%)	50	50	50	50	(0-100)	计数值		复位	ž
	更新	更新	更新	更新			🔲 刷新计数值	位置推	巨

Figure 3-5 Output interface

Step 5: PWM output test: first set the PWM output mode, then set the PWM frequency and duty cycle, click the "Update" button, and finally check the output channel to start the PWM output function of the channel.

記置								
设备0	▼ 捜索设备	新 打开设	备 关闭设	畜				
救字输入								
采样模式	上升沿 🔹	电平 •	电平 🗸	电平	• 电平 •	电平 👻	电平 🔹	电平 🗸
状态取反	正常 👻	正常 🔻	正常 🔻	正常	· 正常 ▼	正常 🔻	正常 👻	正常 🔻
滤波时间	30000	0	0	0	0	0	0	0 (us)
边沿计数	4							
计数复位	1通道	2通道	🔲 3通道	🗌 4通道	🔲 5通道	🕅 6通道	🕅 7通道	🔲 8通道 🔍 刷線
)(字输出								
输出	☑ 1通道	2通道	📰 3通道	🗌 4通道	📃 5通道	🔲 6通道	📃 7通道	🔲 8通道
输出模式	输入触发 🔻	电平 🔻	电平 🔻	电平	• 电平 •	电平 🔻	电平 👻	电平 🔻
状态取反	正常 👻	正常 🔻	正常 🔻	正常	- 正常 - ▼	正常 🔻	正常 🔹	正常 🔻
输出延时	100							(us)
脉冲宽度	500							(us)
Dınning发源	1 •	1 -	1 -	1 -	- 1 -	1 -	1 -	1 -
	上升沿 🔹	上升沿 👻	上升沿 👻	上升沿	上升沿 👻	上升沿 👻	上升沿 👻	上升沿 🚽
触发沿								
触发沿 WM输出						编码器		
触发沿 WM输出 触发	☑ 1通道	2通道	🔲 3通道	- 4通道		编码器		
触发沿 WM输出 触发 触发模式	☑ 1通道 软触发 ▼	□2通道 软触发 ▼	□ 3通道 软触发 ▼	■ 4通道 软触发 ▼	· 读取	编码器	🔲 使能	位置比较
触发沿 WM输出 触发 触发模式 频率(Hz)	 ✓ 1通道 软触发 ▼ 500 	□2通道 软触发 マ 1	□3通道 软触发 ▼ 1	 4通道 软触发 1 	· 读取 (1-500000)	编码器	 使能 A相前 	 位置比较 ◆ 读取方向

Figure 3-6 PWM output

Step 6:

Encoder Test: Click on the "Location Comparison" or "Location Capture" button and the status bar in the red box above will pop up. In this interface, you can set the position comparison mode to "equal spacing" or "discrete number", then set the channel to be output after the comparison is completed, set the pulse width of the channel and some parameters of the position comparison, and finally click "Start comparison". The button activates this function. To test the function of "position capture", first set the capture condition, which can be the rising edge or falling edge of any input channel. Click the "Start Capture" button to start the function.

		ະນອາທາສະ			
位置比较					23
位置比较输出		位置	捕获		
比较方式 等间距	▼ 开始比较 新	束比较	触发沿	捕获值	
输出通道 ☑ DO1	DO2 DO3 C	04 DI1	上升沿 🔹	开始捕获 结束捕获	(us
D05	D06 D07 C	08 DI2	2 下降沿 🔻	开始捕获 结束捕获	7
	比较值(10进	制用;隔开) DI3	3 上升沿 👻		
脉冲宽度 500	(us)	^ DI4	▶ 上升沿 ▼	开始捕获 结束捕获	
起始位置 100		DIS	5 上升沿 ▼	田前捕菜 结束捕获	
间距 500		DIE	11.11.11		
重复次数 10					
结果			「上井沼 ▼	<u></u> 升始捕获 结束捕获	
完成状态 🔽	输出次数	DIE	3 上升冶 🔻	开始捕获 结束捕获	(us
触发沿 上升沿 👻	上升沿 🚽 上升沿	▼ 上升沿 ▼	」上升沿	上升沿 🚽 上升沿 🚽 上升沿	A -
PWM输出				编码器	
触发 ☑ 1诵道	2诵道 3诵道	- 4诵道			
触发模式 硬触发 ▼		 ▼ 软触发 ▼ 	读取	☑ 使能	位置比较
频率(Hz) 500	1 1	1	(1-500000)	计数方向 A相前 🔻	读取方向
占空比(%) 50	50 50	50	(0-100)	计数值 0	复位

Figure 3-7 Location comparison function