

ID: 【前-11】 【后-12】

OUT1: 停止

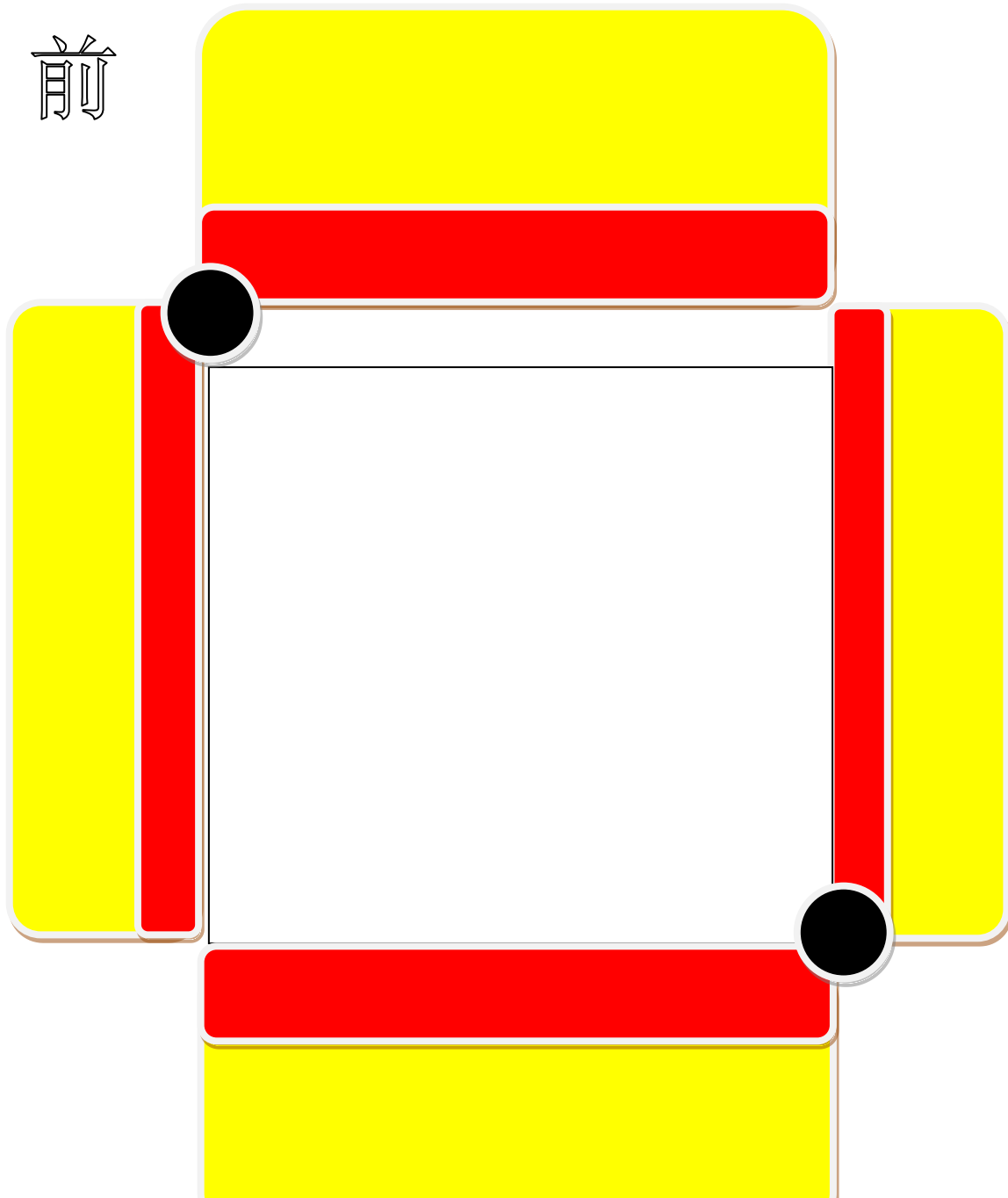
OUT2: 减速

ID11-通道 0: 前

ID11-通道 1: 左

ID12-通道 0: 后

ID12-通道 1: 右



# 配置流程

1.只留以下四根线，剥线焊锡，其余线减短不用

棕色：24V

蓝色：0V

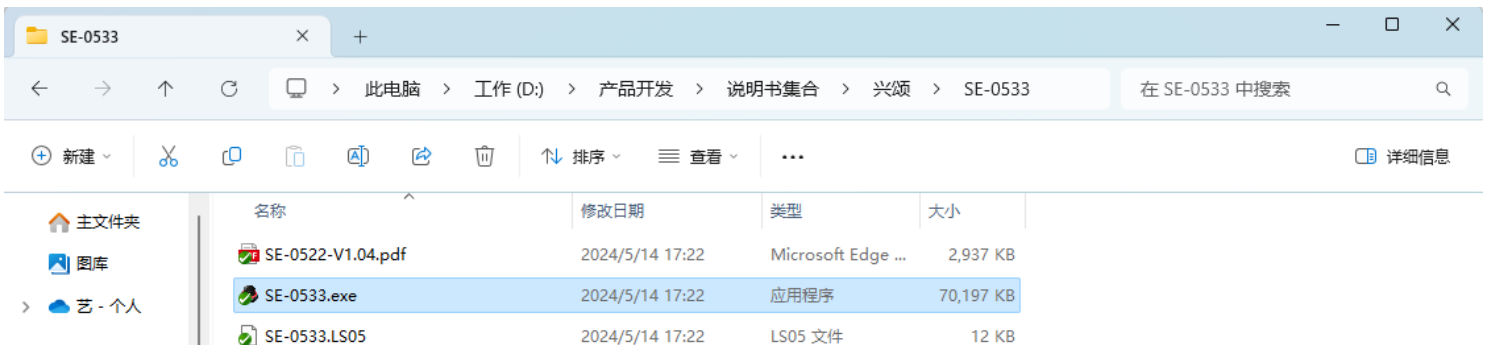
白色：接 AGV 控制器的 CAN1-H

白绿：接 AGV 控制器的 CAN1-L

2.配置接线【只接电源线和数据线】



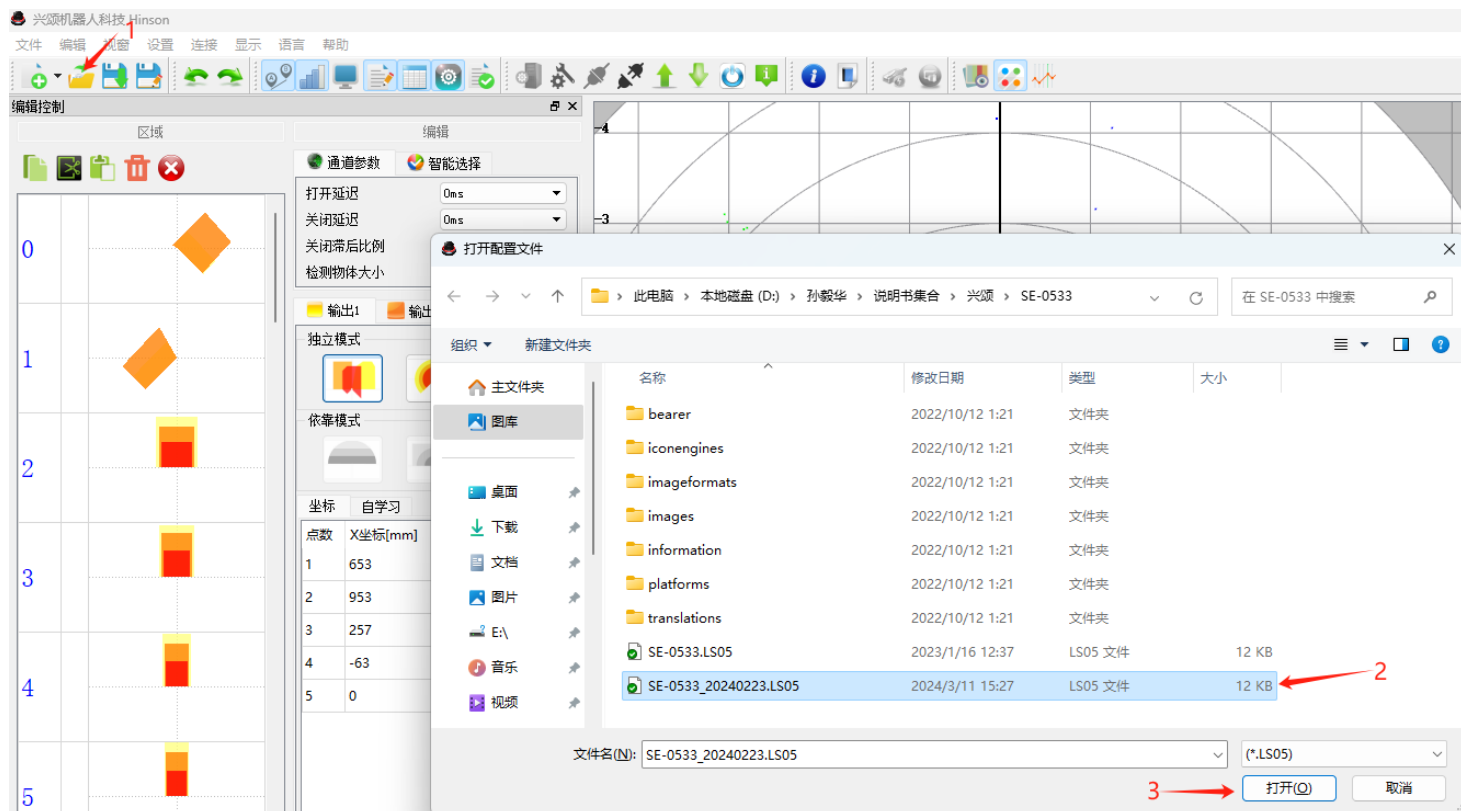
3.打开软件



## 4.连接串口



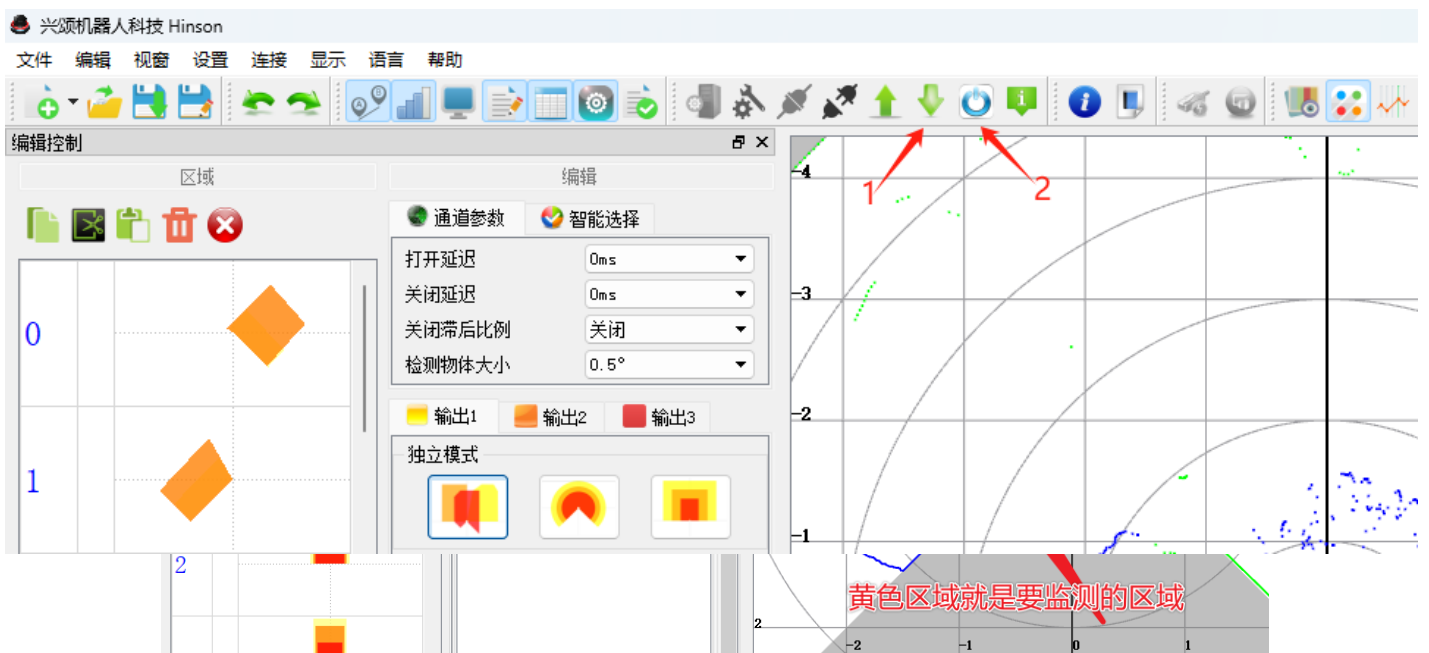
## 3.加载文件



4.更改 ID【默认是 11，如果是两个传感器，则另外一个需更改 ID 为 12】



## 5.先点击下载，后点击重启按钮



## 6.避障测试【靠近灯亮，远离灯灭】

