欧姆龙 PLC 和纳博特控制器 Ethernet/IP 连接方法

| 安装并打开软件 | Sysmac | Studio | 软件 |
|---------|--------|--------|----|
|---------|--------|--------|----|



单击新建文件,填写工程名称,作者名称及注释.根据 PLC 的型号选择设备类型和版本型号等 信息.



选择菜单栏中的控制器,通信设置选项.

| 件(F) 编辑(E) 补 | 见图(V) 插入(| l) 工程(P) | 控制器(C) 模拟(S) | 工具(T) | 窗口(W) | 帮助(H | l) | | | | | | | | | _ | | |
|--------------------|-----------------|----------|-------------------------------------|------------------|--------------------|-----------|----|------|---------------|------|-------|------|----------------|----|------------|--------|--|------|
| X 40 16 0 | ⇒ ट I | ? 30 | 通信设置(C) 变更设备(V) | | | 贰 | A | 69 🐹 | <u>∳</u> ∂ ¶⊧ | °= (|) ¶ : | ? (i |] ⊕ , ∈ | ્ય | | | | |
| 视图浏览器 | - , | | 在线(O) 离线(F) | Ctrl+V Ctrl+S | V hift+W | | | | | | | | | | | | □貝箱 <检索> | |
| w_contone_o | | | 同步(Y) 传送中(A) | Ctrl+N | 4 | | | | | | | | | | | | Analog Conversion | n |
| ▼∎ POUs ▼≋ 程序 | | | 模式(M) | | ٠ | | | | | | | | | | | Ċ | Bit String Process | ing |
| v ⊞ Prog | ram0 ection0 | | 停止监测(N) | | | | | | | | | | | | | | Communications Comparison | |
| ∟≋ 功能 ∟≋ 功能块 | | | 设置/重置(S) 强制刷新(F) | | • | | | | | | | | | | | | Conversion | |
| ▶ == 数据 ▶ == 任务 | | | MC试运行(U) MC监测表(T) CNCW标系监控表() | מ | • | | | | | | | | | | | | Counter Data Movement | |
| | | | SD内存卡(D) 控制器时钟(K) | -7 | | | | | | | | | | | | | Data Type Convert FCS | sion |
| | | 编译 | 释放访问权限(C) 更新CPU单元名称(P | | | | | | | | | | | | - q | ر × | Math Motion Control | |
| | | | 回件更新日志(W) 安全性(E) | | • | 制序 | | 位調 | ĩ | | | | | | | | Other Robot | |
| | | | 清除所有内存(L) 重置控制器(R) | | | | | | | | | | | | | | SD Memory Card | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 筛洗器 | | 输出编译 | | | | | | | | | | | | | | | | |

选择 Ethernet-直接连接,进行 Ethernet 通信测试,若测试成功点击确定,若检测不到设备请排查 PLC 和 PC 的连接.

| 📓 通信设置 | | _ | | × |
|--|-----|---|---|---|
| ▼连接类型 | | | | |
| 请选择一个在线时每次与控制器连接时使用的方法。 □USB-直接连接 □Ethernet-直接连接 □USB-远程连接 □Ethernet-Hub连接 □G次在线连接时,请从以下选项中选择。 □USB-直接连接 □Ethernet-直接连接 □Ethernet-直接连接 | | R | | 1 |
| ■ USB-远程连接 ■ Ethernet-Hub连接 | | | | |
| ▼ 远程IP地址 | | | | |
| 指定远程IP地址。 USB通信测试 Ethernet通(| 言测试 | | | |
| 测试成功 | | | | |
| | | | _ | _ |
| ☑ 任我的确认序列D。 ☑ 离线时检查强制刷新。 | | | | |
| ▼ 响应监测时间 | | | | |
| 在与控制器的通信中设置响应监视时间。(1-3600秒) 当通过多个网络(如VPN连接)连接到控制器时,请设置足够大的值。 2 (秒) | | | | |
| 确定 取消 | | | | |

点击左侧菜单栏中的配置和设计,选择内置 Ethernet/IP 端口设置.修改 PLC 的 IP(PLC 要和控制器在同一网段)

| SthernetiP - new Controller 0 - St | vsmar Studio (64bit) | - a x 🕬 |
|------------------------------------|--|-----------|
| 文件(F) 编辑(F) 积图(V) 插入(I) | 112(の) 検測器(C) 構造(S) 工具(T) 際目(W) 整時(H) | 文件 |
| | ■ ff < ‱ 蒜 蒄 ☆ ₩ ❷ ₹ ▲ ≫ ⇔ ≫ ♠ ■ O 및 알 其 @ @ ₹ | |
| 多視图浏览器 🚽 🖓 | PpEtherNet/IP端口设置× | 工具箱 |
| new_Controller_0 V III | ^ዡ ^{[^फ TCP/IP设置} | < hu.s. > |
| ₩ EtherCAT ▶ S CPU/扩展机架 | | |
| | LINK 192.168260 7/MEE9 255.255.0 | |
| un 操作设置 ■ Un 内置EtherNet/IP端口设 | | |
| ▶ ※ 这切控制设置 | □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ | |
| ▶ 事件设置 ▶ 任务设置 | TTP DNS ① 不使用 ● 使用 | |
| ■ 数据跟踪设置 编程 | | |
| 10112 | 5000 文 | |
| | 编译 - • • × • × • × • × | |
| | | |
| | | |
| | | |
| < 1 | | |
| | | |

单击左侧菜单栏中的编程,选择全局变量,创建两个全局变量.

| EthernetIP - new_Controller_0 - Sysmac Studio (64bit) | – 0 × |
|--|------------|
| 文件(F) 编辑(E) 视图(V) 插入(I) 工程(P) 控制器(C) 模拟(S) 工具(T) 窗口(W) 帮助(H) | |
| ★●審問して聞 図出えるの単形型 英国教 みんのやす 言の品に 口ののみ | |
| 多视路测波器 | 具箱 🗸 🖓 |
| new_Controller_0 • 组络选器 🕇 62月组) • | ·检索> ▼ 2 × |
| ▼ 前置和设置 名称 数据类型 初始值 分配到 保持 常量 网络公开 注 | |
| EIP_IN ARRAY[0.31] OF BYTE 日本 日本 143人 V | |
| ■ Fin CPU/扩展机架 EIP_OUT ARRAY[031] OF BYTE III III IIII IIII IIIIIIIIIIIIIIIIII | |
| * 1/0 59.91 | |
| ▼ R 广创新改革 | |
| a の第1terven | |
| ▶ ◎ 运动控制设置 | |
| e' Cam数据设置 | |
| ▶ 事件设置 | |
| ● 任务设置 | |
| □ 2 数器数点设置 | |
| | |
| * # 保存 | |
| v = Program0 ₩¥ ··································· | |
| Le Section0 名 ² U Inita AU 学行 | |
| □ ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● | |
| L IN JURICH | |
| V= 255 → 254/02/2101 | |
| | |
| ▶ th 任务 | |
| | |
| | |

单击上面菜单栏中的工具选项,选择 Ethernet/IP 连接设置



选择设备

| EthernetiP - new_Controller_0 - Sysmac Studio (64bit) | - | o × |
|--|------|--------|
| 文件(F) 編輯(E) 視圈(V) 插入(I) 工程(P) 控制器(C) 模拟(S) 工具(T) 窗口(W) 帮助(H) | | |
| | | |
| 多视到流器 ・ □ 全局交量 EtherNet/IP设备列表 × ・ | 工具箱 | * ġ |
| new_Controller_0 V 192.168.2.60 内置EtherNet/P協口设置 NJ501-4500 | <检索> | ▼ |
| | i l | |
| ≫ EtherCAT ► cCPut/#E#122 | i 📕 | |
| ⇒ I/O 段射 | i l | |
| ▲ 1 拉制器设置 | i 📕 | |
| - In performance - In | i l | |
| ▶ © 运动控制设置 | i 📕 | |
| ✓ Cam数据设置 ▶ 事件包置 | i l | |
| ● 任务设置 | i l | |
| ◎ 教授制作论室 | i l | |
| V II POUs | i l | |
| ▼< 程序 ● ● ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ | | |
| | | |
| ・** 功能 説明 程序 位置 | í I | |
| | · | \sim |
| → 数据关型 | i l | |
| | i 📕 | |
| | | |
| | | |

单击左侧连接按钮,选择显示 EDS 库

| EthernetIP - new_Controller_0 - | Sysmac Studie | (6450) | - a × |
|---------------------------------|---------------|--|-----------------|
| 文件(F) 瞬間(E) 授詛(V) 插入(F | 11至(2) | EMARCO BIRIS IR(T) BRUW NROA | |
| Xenterde | | ▲ 🏎 幕 第 🖉 🗮 🔺 🎘 お 4 多 物 0 입 2 🗍 其 0 0 0 2 | |
| SWHENTER • 9 | | (Suble/2028年8月 A用(Hanket/HEDDEE)(A. x | 日秋名祭 1月約 - 9 |
| · ACMADIQM | U • | | |
| ■ EtherCAT ■ © CPU/#1編相以発 | n-10 | ▼古波 古法(風大)(2) □ 112-29 - 1 309-299 (3)190-299 (40)4600 (112-291 (200-40) (1-0-2723) 309-299 (200-40)40 (200-40) | |
| ▼ n 拉利數设置 | -0 | THERE I STREAM I STREAM AND THE AND TH | |
| ■ 内置EtherNet/P第日设 | | | |
| ・ o 近初的MBC直 r Can数据设置 | | | |
| ► 甲杆纹菌 ► 任务设置 | | | 147 127 127 |
| • 编程 | | | 夏最名 大小字节 |
| ▼# POUs ▼X 招序 | | | |
| Program0 i.et Section0 | | | |
| に来 功能 に来 功能快 | | | |
| *= 数据 ~< 数据误型 | | | |
| 至用交量 ▶ n:任务 | | | |
| | | • | , |
| | | LINIA BARA | |
| | | | |
| | | HIEHMANS AJAKSHI HIU | |
| | 输送 | y na na waxa na | |
| | | Aluancea Bany I Nade I | |
| | | | |
| | | | |
| | | | THE REPORT |
| EI MARA EI | Sec. 1915 | | traduction of |

点击安装,选择 eds 文件并打开.(eds 文件由纳博特官方提供)

| Ethernett9 - new Controller 0 - Sysmie Studio (Hbb) | 0 X |
|---|--------------------|
| 文化的 新版制 说出的 基本的 [14]》 首都描述(例如() [14]] 自1(例) 帮助的 | |
| 米側部部しては 間違人 路目は非常 一杯 マメミネやきのとり 江戸のた | |
| | 11580 • • |
| ave Constant v L The C | 日标设备 |
| | |
| s BhacAl Title State and the State of the St | 4 |
| P = v to Ref P = Verse P = | |
| *1: 計算器設置 (小型目2) (MCNC Coperation (小型目2) (MCNC Coperation (MCNC Coperation (M | |
| Const Microscale Systems, Inc. 部でのかか Microscale Systems, Inc. 部でのかか がったか がっか が がっか がっか がっか がっか がっか がっか がっか がっ | |
| | |
| 新作校課 新作校課 日前の日本 日本 | |
| | 19 F 18 |
| 3 2016 CLASS | 546 1 L. L. (1983) |
| • E POL6 3 10 15% | 3086 (X/P(+D) |
| | |
| e f Sectore0 置 文明 | |
| ्य श्रेष्ठि हे | |
| ★= 約20 人 自然 (1) 人 (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) | |
| - 「 動動の中 金 保護 | |
| • m (18) | |
| | 2 |
| 2(#5(0)) [thermetiP-insubot eds V Electronic Data Sheet?eds) (* ~ | |
| 11100 - 第五 | |
| | 4 |
| | |
| | |
| 🗱 🗤 🗤 🗤 | |
| States Analysis | |
| i i aver i aver i aver i | |
| | |
| | |
| | |
| | SYNEM. |

点击左侧标签组图标,选择输入,在空白位置右键选择创建标签组

| EthernetIP - new_Controller_0 - S | ysmac Studie | o (64bi) | - a × |
|---|--------------|---|-----------------------|
| 文件(F) 編輯(E) 祝祖(V) 播入(I) | 工程(P) | 位本第4公 御知(5) 11月(7) 第日(3) 第42(4) | |
| នេយាធេយំ១៤ស | - E - E | ▲ & 表 局 局 魚 ▲ ◎ ■ ■ ▲ ≫ ▲ → ▲ ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● | |
| SHUMMERS • 0 new,Controller,0 ▼ • | | Dentes/YEBH8 //IEInende/YEEI2#18:x | ↓ 工具結 • ♥ 目标収备 |
| >> EtherCAT >>> CPUが部机架 >>> UO映射 =>= 空初間設置 目標作設置 == Car 内置 EtherNet/の数目設 | a∰ | | |
| ▶ 0 运动控制设置 e' Cam数据设置 > 事件设置 た (2000)第 | | | |
| ● 1177 以自 ◎ 数配限容设置 | | | * 2 + 0 |
| ● 1000 ● 1 | | | ● ■R I ANFR) |
| | | | 4 4 |
| d | 987 8 | िल्लाकाला स्वत्र । स्वत्र । १८७३ । | • * * × |
| 1 第38名 2 | 输出编译 | | 19人标签册 |

将创建的全局变量添加到标签组中

| EthernetIP - new Controller 0 - Sysmac Studio (64bi) | | - | a. | × |
|--|-------------------------|---|--|----------------|
| 文件(7) 瞬間(2) 後期(2) 括2(7) 括射器(2) 機則(3) 工具(7) 會口(24) 弊助(4) | | | | |
| X ● 9 章 9 C B 田田木社四四日本D R A N H H S TO O O D 其色のの | | | | |
| 多数加切装器 | 工具箱 | | | |
| PECHONE PECHONE PERHOD PERHOD PECHONE PERHOD PERHOD PERHOD PERHOD PERHOD PERHOD PERHOD | | ₹ 3 3 3 3 3 4 6 1 | interest in the second se | → ₽ (b) |
| | | | | |
| | | | | |

输出和输入同理

| EthernetIP - new_Controller_0 - | Sysmac Studi | (64b) | – ø × |
|--|--------------------|--|-----------|
| 文件(F) 編曲(E) 祝田(V) 插入(I |) 工程(P) | 28484() 御玉(5) 1月(7) 御口(24) 御助(34) | |
| X側陥迫ちぐ良 | 1 🗉 8 | ▲ 影 引 習 第 ▲ ★ お そ ゅ ● つ 印 印 エ 具 身 み う | |
| \$初期间2 3 • • | 19년 소등관로 | Emeratory 2014 Patternet PED 2 1 x | • IHA • • |
| new_Controller_0 V | | | 目标设备 |
| ・記憶和設置 | U * | | |
| TEtherCAT | | ▼ 2440.5 | |
| ▶ S CPU/9 展初回来 → UO 映射 | o-Eg | 型性容積 NJXR1-5300 構訂版 201 | |
| ▼n İ≎NiBiQM | | 1941 192 168 260 | |
| CB 操作设置 内置EtherNet/IF编目设 | | 1941 (2000000 1972) 1945 (2000000 1972) 1945 (200000 1972) | - |
| ▶ ○ 运动控制设置 | | - 70-04年 新参知優た 2 / 32 - 新各規を 2 / 256 | 1 |
| | | 46.7 2 <u>33</u> | |
| ▶ 任务设置 | 1 | | |
| ● 数据局均设置 ● 銷程 | | | |
| V @ POUs | L L | | |
| ▼X 程序 ▼⊟ Program0 | | | |
| u # Section0 | | | |
| - 米 功能 | | | |
| ▼= 数据 | | | |
| ->> 数据类型 | | | |
| ▶n 任务 | | | |
| | | | |
| | | | |
| | | | |
| | | | 4 |
| | | | |
| | | fe un marketer | |
| | មាន | | × |
| | | | |
| | | 3640 I 12/75 I 62200 I | 1 |
| | | | |
| | | | |
| | | | |
| - | 1011 101 14 | | 19天际签订 |
| | | | |

点击连接的图标,在右侧工具栏中单击"+"按钮

| EthernetIP - new_Controller_0 - Sysmec Studio (64bit) | – a × |
|---|-------------|
| 文件(f) 編紙(F) 接板(F) 接板(R) 接板(S) 工具(f) 窗口(W) 体約(H) | |
| 米書書はすべき 国中人民員員並来員 天 女父のもで言つ込む ほののた | |
| X ● 日 日 つ C 日 田 田 子 A 谷 石 石 土 A 田 R R A 田 A 谷 A A 田 A A 田 A A 田 A A A 田 A A A 田 A A A 田 A A A 田 A A A 田 A A A 田 A A A A 田 A A A A 田 A A A A 田 A | IHR ··· |
| VALUES INCOM | |
| | 每天标签册 |

填写控制器和 PLC 连接的网口的 IP,型号选择 NexEipAdapter,选择对应的版本号,填写完毕后选择下方的添加按钮

| EthernetIP - new_Controller_0 - | Sysmac Studi | o (64bit) | | | - | a × |
|---|-------------------------|------------------------------|--|----------|--|----------------------|
| 文件(F) 編碼(E) 祝韶(V) 插入(I |) 工程(P) | 控制器(C) 模拟(S) 工具 | (T) 窗口(W) 帮助(H) | | | |
| | 4 | 「人ど日日」 | # M 🔟 🛛 🗛 💫 🖗 🖗 🖷 O ସେନ୍ 🖾 ବ୍ର୍ୟ | | | |
| S-RUBUTIS 28 - ₹ new_Controller_0 ▼ | 111 全同交量 日 1- | EtherNet/IP设备列表 | | | - 工具稿 5点地社 192.1 型号名称 NedDp 申订版 Z | 58, 2, 13 Adapter |
| 21 EtherCAT ▶S CPU/护展机织 ≠ (/O 晚射 ▼ n 控制期设置 | o-fill | ▼ 注接 连接/最大 0 / 32 目标设备 | T ZUBERNE I XUBU-ORET MAJAMAKEI EINGERIA IZARYTTI AKERIAA IZARYTTI ZUBERNE NEVOLAKI NOVOLAKI MAHMA I | | | |
| □ 操作设置 ■ C² 内置EtherNet//P端目设 ● 运动控制设置 e' Carn数据设置 | | | | | | |
| ▶ 事件设置 ● 任务设置 ● 数据限时设置 ▼ 編程 | | | | | | |
| ▼ # POUs ▼ # 程序 ▼ □ Program0 しま Section0 | | | | | | |
| → 5 功能 → 1 功能快 ▼= 数据 → 5 数据失型 → 5 数据失型 | | | | | | |
| u= 至何交重 ▶ n 任务 | | | | | | |
| | | | 8-405 7 | | | |
| | | 10/2 | | 全部城市河默认道 | 1 | |
| | 编IT | | | | 4 | |
| | | <mark>全 (1986)</mark> 说明 | 1 1697+ 1 60200 I | | | |
| | | | | | | |
| < > > < : : : : : : : : : : : : : : : : | 輸出 輸祥 | | | | 1846 | 100A |

在中间添加设备,填写设备信息,并将设备的输入输出映射到标签组中的输入输出.

| Fehrmette - rear Controller 0 - Svonas Studio (164bin | - a × |
|--|--|
| 文件的 编曲的 德国的 花人的 工程的 经制度公 使用公 耳氏的 金田树 教授的 | |
| X ● B ゆうぐ B 目示人 2 日 日本 A 日 本 A 日 A 日 A 日 A 日 A 日 A 日 A 日 | |
| | 2 2.713 - 7 10020 10020 10020 1002 |
| 1 1 2010 1 2010 1 | |
| | |
| H HAR 2 MIL 10 | 带入研答明 |

点击菜单栏中的按钮是设备 GoOnline,并将程序传送到控制器.

| EthernetIP - new_Controller_0 - | Sysmac Studio | (64bit) | | | | | | | | | | | | | - | o × |
|---|--|--|-------------|------------------|---------------|--|-----|------|----------------------|-----------|--|----------------------|------------|----------|-------------------|---------------|
| 文件(F) 編輯(E) 祝留(V) 插入(I |) 工程(P) 挂 | 空制器(C) 模拟(S) 工具(| T) 窗口(W) H | 帮助(H) | | | | | | | | | | | | |
| 米 ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● | | | | | | | | | | | | | | | | |
| \$20EMER • 9 | REALER A REALER CONTROLOGIES DE CONTROLOGIES DE CONTROLOGIES DE CONTROL DE CO | | | | | | | | | | | | | 工具数 | - 0 | |
| new_Controller_0 | ۵. | <mark>可提</mark> 连接 | | | | | | | | | | | | | | 3 NexEipAdapt |
| 11 EtherCAT | | ■ 1.0 <li< td=""><td></td><td></td></li<> | | | | | | | | | | | | | | |
| ► S CPU/扩展机架 | o-f-8 | 连接/最大:2 / 32 FI46:08 | 1 許認名献 1 | 1 詳細(の書型 166 | A MANNI FINGO | 11111111111111111111111111111111111111 | - | し大小学 | 511 1418-14-17 ISPIE | 241 18216 | | | | | | |
| ▼n 控制震设置 | - | 192.168.2.13 NexElpAdapt | default_001 | Exlusive Owner 🕷 | 入 100 | 32 | IN | 32 | Multi-cast conr 50.0 | RP1 x 4 | | | | | | |
| un 操作设置 | | | | 94 | 出 150 | 32 | OUT | 32 | Point to Point c | | | | | | | |
| c# 内置EtherNet/IP諾口段 ▶ ◎ 运动控制设置 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| er Cam政制设置 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| ▶ 事件设置 ▶ (5条)0案 | | | | | | | | | | | | | | | 空墨名 | 大小学問 |
| - 数据国际设置 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| ▼ 錦程 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| T III FOLIS | | | | | | | | | | | | | | | | |
| ▼ | | | | | | | | | | | | | | | | |
| L ⊕ Section0 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| - 米 功能 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| ▼= 数据 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| ● ● 数据类型 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| ■ 全局支量 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| F 10 (123) | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | + 0 | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | n zeroski | | | | | | | | | | | | | |
| | | 100mm100 | WJNEUSJÆ | | | | | | | | | | | | | |
| | | 重点 | | | | | | | | | | | | 全部返回河默认值 | | |
| | | | | | | | | | | | | In the second second | U MOINDE M | | | |
| | | | | | | | | | | | | 1714.5117.0145 | ATTOHATTIS | FOR | 带入标签团 | |
| | W | | | | | | | | | | | | | - 9 × | 控制器状态 20000 | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | × |
| | | (89) | 1 42) | <u>β</u> ε Ι | (2)22 1 | | | | | | | | | | 在线 ● FRR/AIM ● | 192.168.2.30 |
| | | | | | | | | | | | | | | | | 20004 |
| | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | |
| < | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 第送書 🗹 | 输出输送 | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | |

在示教器上配置好信息,打开连接开关并保存.

| iNexBo | trol |) 操作 教模式 ^{点动} | 「「」「」「」」 「「」」 「「」」 「」 「」 「」 「」 「」 「」 「」 | ₹ ╂ ≉ 停止 | 聖序 ■ | ⑦ 速度 5% | <u> </u> | 法 t1 | ✔ 工具 无工具 | ⑥ エゼ通用 | 〕 <u>↓</u> 坐标系 关节 | Mot | 上电 | J1 - | + |
|------------------|------|------------------------------|---|-------------|---------|------------|----------|--------------------|-------------|-----------------------------------|----------------------|-------|------------|----------------------------|------------|
| ●管理员 设 | 置/Et | hern | et/IP | | | | | | | | | Step | 迷度加 | J3 | |
| 20 NB 000 | 计 | 按开 | ¥. 🖌 | | | | 诵 | п / + : | 太・ | 土连运 | | F/B | 速度减 | J4 _ | + |
| <;;;设直 | Æ | <u>जित्ता</u> | | | | | 一世 | 111 | λΔΛ • | 不住按 | | Jog | 清除错误 | J5 _ | + |
| 米工艺 | 写 | 入长 | 度: 10 | 0 | | | 扫打 | 苗周 | 期: | 30 | | Start | 紧急 | J6 _ | + |
| X=/变 量 | 读 | 取长 | 度: 10 | 0 | | | 超明 | す周辺 | 期: | 500 | | Stop | 停止 | J7 | + |
| | | | 参 数 | | | 佰 | | | 注新 | ¥ | | 🚄 监控 | | ₹ | <u>≓5×</u> |
| ⊷*状态 | | | ±110 | | 102 | 160.2.1 | 12 | | 1 | Ŧ | | ſ | | | |
| = 工程 | | | 本小に | - | 192. | 100.2.1 | | | 1 | | | | | $\mathbf{\mathbf{\Theta}}$ | |
| •= | | | | | 1 | ~ 4 | · 王々 | | 1.10 | | | 快捷键 | 程序运行 | 机器坐标 | 历史指令 |
| ₩ 程序 | | | 本机与 | | GB1 | 01 | 更多 | 7 | 本机→ | PLC | | | | | |
| ▲日志 | | | 本机读 | | GB0 | 01 | 更多 | 7 | 本机← | -PLC | | | © ‡ | | m |
| | | | | | | | | | | | | 跟随误差 | 电机状态 | IO状态 | 数值变量 |
| 「「「」」「日内」 | | | | | | | | | | | | | 5 | | |
| 00:07 | | | _ | 1 | | | | | | | | | B | No. | |
| 星期: 2023/08/: | 返回 | 1 | 呆存 | | | | | | | | 设定 | 轴速度 | 轨迹回放 | 位置变量 | |

左下角 ERR/ALM 变成绿色代表通信成功,单击菜单栏上的视图,选择监视窗口.

| EthernetIP - neg | v Controller_0 - Sysmac Studi | io (64bit) | | | | | | | | | | | | | | - | ø × |
|---|--|----------------|--------------------|----------------|-----------|------|--------|------|---------------|----------------|------|---|--------------|---------------------|----------|-------------|---------------|
| 文件(F) 编辑(E) | 视图(V) 插入(0 工程(P) | 控制器(C) 模拟(S) | 工具(T) 宿口(W) | 帮助(H) | | | | | | | | | | | | | |
| ا م م ا | 多视影演员器解决方案(L) | Alt+1 | | | N A A | | 0.10 | 100 | 75 | | | | | | | | |
| 1 | 工程快续方式视图(J) | Alt+Shift+1 | » /// H B | | <u> </u> | - 10 | | | 4 | | | | | | | | |
| 多视频的发展 | 工具箱(T) | Alt+2 | l表 内置(therNet | /IP编口设置 连 | × | | | | | | | | | | | 工具稿 | - ņ |
| and Controller O | 3D可把化器(3) | Alt+Shift+2 | | | | | | | | | | | | | | 目标设备 | |
| new_controllar_d | 输出窗口(O) | Alt+3 | | | | | | | | | | | | | | 192.168.2.1 | 3 NexEipAdapt |
| • 配置和设置 | 监视窗口(W) | Alt+4 | | | | | | | | | | | | | | | |
| 11 EtherCAT | 监视标签页(表)(G) | Alt+Shift+4 | _ | _ | | _ | | _ | _ | | | _ | _ | _ | | | |
| < 1/0 BP91 | シス(約5)面口(0) | Alt+5 | 1 连接名称 | 1 连接UO类型 | 11余入/1余出1 | 日标建制 | 大小字节] | 記録意識 | 大小[字节]: 道雄多 | EEE (RP)(4684) | 超时值 | | | | | | |
| ▼ 用 非常知道的话 | SHIERICI(0) | 74140 | Adapte default_001 | Exlusive Owner | 输入 1 | 00 | 32 IN | | 32 Multi-cas | t conr 50.0 R | Plx4 | | | | | | |
| いち 操作的 | 查找和普损结果留口(E) | Alt+7 | | | 輸出 1 | 50 | 32 OUI | r | 32 Point to I | Point c | | | | | | | |
| い 内置 | (10)(10)(10)(5) | Alten | | | | | | | | | | | | | | | |
| ▶ ○ 运动控制 | (10)3 血管(10)(0) | 2011.0 | | | | | | | | | | | | | | 2 + 0 | 1 |
| er Can 数据 | Balance (CO) | C111 (2110) 11 | | | | | | | | | | | | | | | |
| 011008 41308 | SCIERC(V) | Ctri+Snitt+V | | | | | | | | | | | | | | 安康名 | 大小字印 |
| | SCME (4,721(1)(マ) 物(の) 丁 (2)(特定/(P)) | ChristoffurF | | | | | | | | | | | | | | | |
| 编程 | TENGLARIDURU(*) | Cutraniter | | | | | | | | | | | | | | | |
| ▼ @ POUs | 第12天3059第11(N) 第28番号が(回転100所の)2月 | ECON+Shint+H | | | | | | | | | | | | | | | |
| ★※程序 | ADDAGE AD | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 18(3)(Z) | · · | | | | | | | | | | | | | | | |
| ×功能 | 管理窗口布局模板(1) | | | | | | | | | | | | | | | | |
| しま 功能地 | 重直営口の局 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| ▼= 数記 | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| - > 数据类 | 뽀 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 全用来 | 2 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| III (12)3 | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | 04529 | Marinsk | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | 風信 | | | | | | | | | | | | | 全部返用列默认值 | | |
| | | | | | | | | | | | | | Marcallan | 11 bhat sheet to be | | | |
| | | | | | | | | | | | | | TATY ARE AND | WHOM RELATED | RORK | 导大标签制 | |
| | 10 V | | | | | | | | | | | | | | - 1 - | 104/02/17:5 | - 0 |
| | 8.000 | | | | | | | | | | | | | | | (Longove) | - RX |
| | 1 1 | 10,01 | | | (0.00 | | | | | | | | | | | 715 | 192,168,2,30 |
| | | | | | | | | | | | | | | | | ERR/ALM | 运行模式 |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| < | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| E 1928 | Image: 10 - 10 - 10 - 10 - 10 - 10 - 10 - 10 | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | |

可以在监视窗口中查看修改 PLC 的输入输出.

| EthernetIP - new_Controller_0 - Syst | mac Studio | (64bit) | | | | | | | | | | - | 5 × |
|--|---------------------|-------------------------|--|-----------------|---------|---------|--------------|----------------------|-----------|--------------|----------|----------------------------|--------------|
| 文件(F) 编辑(E) 视图(V) 插入(I) | 工程(P) 控 |)制器(C) 模拟(S) 工具 | (1) 窗口(W) 整 | 80(H) | | | | | | | | | |
| Xelaisce | 8 đ | 人家自己に | ÷ A 😐 🛛 | R 🗛 🗛 6 | à 🏟 🌾 🛍 | ୦ ସ ଜ ା | ୍ର୍ର୍ ଏ | | | | | | |
| \$KHENCZ • 9 🔤 | 19 全用交量 | EtherNet/IP设备列表 | 内置EtherNet/P留 | (口段置连× | | | | | | | • | 工具箱 | - 4 |
| new_Controller_0 | | | | | | | | | | | | | NexEipAdapt |
| 21 EtherCAT | | ▼ 连接 | | | | | | | | | | | |
| ▶ => CPU/扩展机架 | o.f.8 | 连接/最大 2 / 32 | - 治理系統 (治理)の支型 補約 Add/10 目前登場 (土水)主治10 超级登場 (土水)主治10 治理支型 (1891番号) | | | | | | | | | | |
| ▼ tO Real ▼ a 控制限设置 | | 192.168.2.13 NexElpAdap | te default_001 Ex | lusive Owner 輸入 | 100 | 32 IN | 32 | Multi-cast cone 50.0 | | - | | | |
| 二 用操作设置 | | | | 输出 | 150 | 32 OUT | 32 | Point to Point c | | | | | |
| cat 内置EtherNet/P端目设 | | | | | | | | | | | | | |
| ▶ 0 运动控制设置 e' Cam数据设置 | | | | | | | | | | | | - | |
| ▶ 事件设置 | | | | | | | | | | | | 変量名 ! | 大小字符 |
| ・任务设置 | | | | | | | | | | | | | |
| ■ WARMON COLL ■ 99程 | | | | | | | | | | | | | |
| ▼ @ POUs | | | | | | | | | | | | | |
| ▼× 程序 | | | | | | | | | | | | | |
| u∉ Section0 | | | | | | | | | | | | | |
| -≍功能 | | | | | | | | | | | | | |
| - ※防能快 | | | | | | | | | | | | | |
| *= 取席 | | | | | | | | | | | | | |
| ■ 全局変量 | | | | | | | | | | | | | |
| ▶ n 任务 | | | | | | | | | | | | | |
| | | + 0 | | | | | | | | | | | |
| | | | - | | | | | | | | | | |
| | | acministra | 10/1403/4 | | | | | | | | | | |
| | | ±£1 | | | | | | | | | 全部返回到默认值 | | |
| | | | | | | | | | | 传送到控制器 从控制器传 | is Hak | TEXT | _ |
| | | | | | | | | | | | | and an other states of the | |
| | 200(1122)1 = 设备名 | 1 1 | 名麻 | 在线值 | 作改 | 注释 | 1 89364-01 1 | SIM | 日示格式 | | | EN 2100 | |
| | new_Control | er_0 EIP_IN(0) | | 136 | | | BYTE | | Decimal | | | | 192.168.2.30 |
| | new_Control | ler_0 EIP_OUT[| 2] | 88 | 88 | | BYTE | | Decimal V | | | ERR/ALM | 运行模式 |
| • | new_conside | ar o Essentit | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | |
| | | | | | | | | | | | | | |
| 11 韩选宏 🕑 🖬 | 1011 3412 24 | 120(1289)1 | | | | | | | | | | | |