本文档介绍 Ethernet/IP 主站设备与 inexbot Ethernet/IP 从站的方法.

首先打开 inexbot 的 EIP 功能.

通过示教器选择通信网口,打开连接开关并保存.

iNlovR	at	\mathbb{B}	操作	19月 同月	6 🕂	程序	🕜 速度	 机器	人	🖌 工具	Î ସ	上坐标系		Met	Lф			
	ntrol	示	教模式	停止	停止	E 🔻	5%	Robot	1	无工具	通用	关节		MOL	Te	11	-	
	nœ	/=+1		at /ID										Step	速度加	J2	-	+
▲管埋员 🛽		/Etr	iern	et/IP		_								F/B	速度减	13	-	+
💮 设置		连	接开;	关: 🧲				通讯	ぱ	态: ;	未连接			Jog	清除错误	J4	-	+
¥.⊤.#		写.	入长	度: 1	00			扫描	周	期:	30			Start	緊急	J6	-	+
ALC		2±1		÷. 1	00			±77.0-	+ FEI	# 0	500			Stop	停止	J7	-	i 🕂
X=/变量		侎	拟大/	受: 1	00			超的	同	别:	500			2 10.00	_			262
				参数			值			注释	Z F		-	「监控			7	= ンス
•• 状态				本机IF)	192	.168.2.1	.3						<i>4</i> 5		G	2	6
■工程						1		-										
_				赤扣石	,	C D 1	101	百久		**				快捷键	程序运行	机器	坐标	历史指令
記程序				本がしう	-	GDJ		史夕		41/1-7	FLC							
				本机读	÷	GBO	001	更多	-	本机←	PLC			(슾)	(0)			f
															++0×0+		B+	制体亦用
፼监控													1	取随误 差	电机状态	101	大心	数值变重
00.07															5	S	2	
00.07		_		_											0	6	2	
2023/08/:	返		1	呆存								设定		轴速度	轨迹回放	位置	变量	

Ethernet/IP 主站的配置:

不同的plc的实现方式有所不同, 主要的流程如下:

1.将从站的设备描述文件(eds文件)导入主站

2.扫描(或者手动输入)从站的 IP 地址

3.主站发起连接请求并开始通信

注意:

1.设备描述文件 "EthernetIP-inexbot.eds" 由纳博特提供,可在官网下载.

2.部分主站设备可以自动扫描网络中的EIP从站设备,部分主站设备需要手动输入EIP从站设备的IP地址,这取决于主站的实现.

以汇川PLC为例:

根据汇川PLC的型号新建一个工程.

文件(F) 编辑(E) 查看(V) 梯形图	(L) PLC(P) 调试(D)) 工具(T) 窓口(W) 報助(H)	
E 🖻 🔒 🗧 X 🖻 🖨	୬ ୯ 📋 Q		
┉┋┋┿╈┾┇	±4≓ →1	[□□]	
工程管理 a ×	网络1	[798]注释	^ 工具箱 ↔ ×
□-■ new [H5U-A8]			
日	网络2	网络注释	Ether CAT Devices B-Inovance Devices Objections
	10 1 483	RA#:+49	EtherNet/IP Devices
	1.04*	1944	日 - Other Devices 日 - Other Devices
e	网络4	网络注释	□ 程序逻辑指令 □ 液理控制指令
			·····································
B SBR_001 B INT 001	网络5	P编注释	田 数据处理指令 田 矩阵指令
			- 字符串指令
□	10 9 886	Mar Et al	B·MC組控(EtherCAT8級:中編出) B·MC組控(CanOpen)
	网络7	网络注释	由-HC軸控(脉冲输入) 由-定时器指令
			■ 指针指令 ■ 通讯指令
	网络8	网络注释	⊞-其他 FB
EtherCAT			— FC — 库
금 CAN(CANLink)	网络9	网络注释	
- 11 以太网 - 11 EtherNet/IP	Elifero	Dati-147	
□	b3810	P96注释	
	网络11	网络注释	
一日 元件使用表 一日 Trace			
	网络12	网络注释	
			昆示法由信息
	◎ 网络13	网络注释	> x0103+18/8-
			<u> </u>
信息输出窗口			0 ×
			^
			~
	人 查找结束 /	[] <	>

1.导入eds文件.

在右侧工具栏中,右键选择 "Ethernet/IP Devices",单击 "导入EDS"

文件(F) 编辑(E) 查看(V) 梯形图(L) PLC(P) 调试(D	工具(T) 28口(W) 帮助(H)		
	o @ ∰ Q	승 수 [6] [6] [8] [9] [4] [4] [9] (4] [8] [7] [7] [7] [7] [7] [7] [7] [7] [7] [7		
++ ↓ +++	++±1→	□ □		
工程管理 # ×	网络1	网络注释	^	工具箱 # ×
				~ 捜索
● ● 全局受量	网络2	网络注释		EtherCAT Devices Innviance Devices
				- Other Devices
	网络3	网络注释		Inovance Inovance
				④ Other Devices ● 指令集
	网络4	网络注释		 田 程序逻辑指令 田 法程控制指令
HAIN				 融点运算指令 数据设算指令
B	网络5	网络注释		◎ 数据处理指令 ● 数据处理指令
□				 一 坦陸備受 由 字符串指令
	网络6	网络注释		 ● 时种指令 ● MC轴控(EtherCAT8脉(中输出)
□-[16] 配置 描入透波				■ MC軸控(CanOpen) ■ HC轴控(除/申約入)
■ 模块配置	网络7	网络注释		● 定时器指令
				● 通報指令 ● 通讯指令
- @ 轴组设置	网络8	网络注释		⊞-其16 F8
== EtherCAT				FC 库
~ 응 CAN(CANLink)	网络9	网络注释		
🔂 以太网				
	网络10	网络注释		
MAIN				
	网络11	网络注释		
Trace				
	网络12	网络注释		
	网络13	网络注释	v	EtherNet/IP Devices
4				
信息輸出商口				ах
				^
				~
	、 査衣端先 /	<		>

选择"EthernetIP-inexbot.eds"文件导入

🔚 打开								×
← → 、 ↑ 📙 > 此电	脑 > 桌面 > EDS文件				~ Ō	在 EDS文件 中搜索		٩
组织 ▼ 新建文件夹								?
▲ 快速访问	名称 ^	修改日期	类型	大小				
	EthernetIP-inexbot.eds	2024/8/26 15:50	EDS 文件	18 KB				
👆 下载 🛛 🖈								
🔮 文档 🛛 🖈								
📰 图片 🛛 🖈								
C++								
EIP一致性测试的								
激光焊接上位机								
架构设计								
OneDrive								
🔜 此电脑								
🧊 3D 对象								
📕 视频								
▶ 图片								
🔮 文档								
➡ 下载								
●直面								
文件名(1	N): EthernetIP-inexbot.eds				~	eds Files (*.eds)		\sim
						打开(O)	取消	

2.扫描从站的 IP 地址

右键选择左侧工程管理中的 "EtherNet/IP",单击"自动扫描"

文件(F) 编辑(E) 查看(V) 梯形图(L)	*に(P) 講談(D) 工具(T) 曾曰(W) 帮助(H)	
B D B B X B B 9	 (1) (1) (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2) (2	
	- ᅷ│→ 〔 → 」│ 卝 枨 │ 小 小 │ 小 ⑭ ⑭ │ ○ ⑭ ⑭│ ─ │ / 米 ↑ ↓│ <mark> 本地] #登录/2</mark> /192/160.189	
工程管理 # ×	网络1 网络注释	∧ 工具箱 □ ×
⊕-33 系统变量表		EtherCAT Devices
		Inovance Devices
		Other Devices EtherNet/IP Devices
- 1 功能块实例	网络3 网络注释	E-Inovance Devices
- 67 交量表		Control Card
□	网络4 网络注释	Generic_EtherNet_IP_device
		XB6-E10002
B- SBR 001	5042e 5042+32	日指令無
	אלבדותיין ייתותיין	● 流程控制指令
		④ 触点送算指令
	网络e 网络注释	● 数据处理指令
● □● ■□■		田 矩阵指令 田 空符串指令
● 模块配置	网络7 网络注释	••••••••••••••••••••••••••••••••••••
		In MC糖封空(EtherCAT&) In MC糖封空(CanOpen)
- 18 运动控制轴		⊕ HC轴控(脉:中输入)
- (1) 相相定置 EtherCAT	942-011 94621	● 垣町器損令 ● 指针指令
		■ 通讯指令
~~뀸 CAN(CANLink)	ogga (ogg王統	-F8
		FC
Lie Ethernarity 二三人 杏曼齿抄奏 打开	网络10 网络注释	
MAIN		
	网络11 网络注释	
一日 元件使用表 傳給公告		
trace booldorm	Tale 1.0 Tale 19	
#7000 M	P99e12 P99e1±39	
		Taxana Davian
4	阿翰13 阿鎔主輯	Intrance Devices
4		b x
日本美日間日		4 X
	1/2 T	×
		,

单击"开始扫描"扫描网络中的从站设备,选择需要连接的从站设备并单击"更新组态"

		É	动扫	描				
序号	当前从站列表	IP		序号 ☑ 1	扫描从站列表 NexEipAdapter		IP 192. 168. 1. 13	
开始扫描正在解析扫描成功	i 行扫描数据] !				开始扫描	更新组态	。 退出	~

单击"下载"图标将程序下载到PLC

文件(F) 编辑(E) 查看(V) 梯形图(L)	PLC(P) 调试(D)	工具(7) 窗口(W) 脊股(H)	
🕒 🖻 🖨 🖨 🗶 🖻 🖻 🖻	१ ल 🖞 🔍	5 5 6 6 9 9 9 9 9 9 9 9 9 9 9 9 9 9 9 9	
	+==±1→ 1	→ + 米 + + + + + + + + + + + + + + + + +	
工程管理 → ×	网络1		▲ 工具箱 # ×
- 💻 new [H5U-A8]			~ 搜索
	网络2	Mich # 編	- EtherCAT Devices
			Inovance Devices Other Devices
	F0168-3	网络注释	EtherNet/IP Devices
	1.00		EIP_Card
	FOR A	同位主義	- Generic_EtherNet_IP_device
□-■ 程序块	Provine 4	1700.224	NexEpAdapter x86-EL0002
0-10 MAIN 0-17 SBR 001	1704/de	FA4:+42	白指令集
	13280	1738 2.84	 一種用心綱加令 一流程控制指令
	C167.a		■ 触点运算指令
e-116 配置	P9880	阿姆士特	 ・
- 🏫 輸入減波	177/00		■ 字符串指令
	Pogse /	网络主持	■ MC轴控(EtherCAT&脉冲输出)
			冊-MC轴控(CanOpen) 冊-HC轴控(脉冲输入)
(@) 轴组设置	po3888	网络注释	□ 定时器指令
			■ 通讯指令 ● 通讯指令
움 CAN(CANLink)	po382.9	网络无线	-FB
一 III 以太网			FC
NexEipAdapti	阿緒10	网络注释	
□			
	网络11	网络主释	
	网络12	网络主解	
	网络13	网络注释	Inovance Devices
4			×
(県総出産口			a ×
k	AutoShop : 通讯消息		~
信息 (2024-09-02 17:45:42) 停止命令	>执行正确		
	查找站果 /		>

单击"运行"图标运行PLC即可连接inexbot Ethernet/IP从站设备

文件(F) 编辑(E) 查看(V) 標形图(L) PLC(P) 调试(D)	上具(T) 登山(W) 帮助(H)				
BDBB XBB	୨ ୯ 🗄 🔍		🖓 🔊 \$\$\$\$\$ \$\$ \$\$ 1 4 [
	14.±1 1	그 그 나 캬 내 내 네들하다 이 쇼 다 ㅡ ㅣ	✓ 米 ↑ ↓ 本地 未登录:P:192.168.	1.89		
	网络1	网络洋毯			^	工具相 # ×
⊞	(7)/2-	FILML 17				E-EtherCAT Devices
□	P93982	四暗注释				- Inovance Devices
						Other Devices EtherNet/IP Devices
- 3 功能块实例	网络3	网络注释				E-Inovance Devices
委量表						
□	网络4	网络注释				- Generic_EtherNet_IP_device
						- NEGEDAGAPTER - XEG-EI0002
B	Elile	CT149-1-177				日 指令集
	MBBO	P1081234				 ● 福田/尼福福マ ● 流程控制指令
🎫 功能块(FB)						由- 触点运算指令
	网络6	网络注释				田 數据处理指令
日本語の						田・担時指令 の、今算単低企
	网络7	网络注释				● 时钟指令
						Ⅲ-MC轴控(EtherCAT&新C中输出) Ⅲ-MC轴控(CanOpen)
	Filitize	网络注题				⊞-HC轴控(脉冲输入)
(®) 細胞设置	P.3PRV	P398-214				 一定时器指令 由:指针指令
						■ 通讯指令
금급 CAN(CANLink)	网络9	网络注释				出·异16
						FC
EtherNet/IP	网络10	网络注释				94
MAIN	网络11	网络注释				
ing frace	P039812	四暗注释				
	网络13	网络注释			· ·	Inovance Devices
		Nev5in4dapter				1
「空海田盛日	al.					# ×
a思(2024-09-02 18:06:30) 下数 既 記息(2024-09-02 18:06:30) 下载Ees	əy a. foid 成功					^
1息 (2024-09-02 18:06:30) 下載成5 1日 (2024-09-02 18:06:32) 法行会4	为! 除地行正确					
擅 (2024-09-02 18:06:37) PLC处于	运行状态					
1度 (2024-09-02 18:06:38) PLC先十	活行抗心					
						>

进入 "Ethernet/IP I/O映射" 界面可以将Ethernet/IP通信的值绑定到plc内部的变量中

						_	
		1F #F 1F 14F 1SF 1SF	이 빠만다	— I ≠ # I ⊐ IJL 4	地 米登宋:1P:192.168.1.89		Text
acus (HSLLA9)	通用	□十六进制显示当前值					
- 199 系統変量表				通道	类型	当前值	
全局変量	连接	Exlusive Owner					EtherCAT Devices H - Inovance Devices
		□ _IP1_0		Input Data	INI	0	Other Devices
	服务消息标签	¹⁰ _IP1_1		Input Data	INT	0	EtherNet/IP Devices Horizona Devices
- 11 切能块实例		_IP1_2		Input Data	INI	0	Other Devices
	約据集			Input Data	INT	0	□ 指令類 中.程度浸槽指令
□-■ 程序块		¹⁰ _IP1_4		Input Data	INT	0	■ 液程控制描令
🗄 📆 MAIN	Ethernet/IP I/16081	≝ _IP1_5		Input Data	INT	0	田融点送算描令
BR_001		■ _IP1_6		Input Data	INT	0	中 数据与并指令 由 数据处理指令
	信息	≝ _IP1_7		Input Data	INT	0	中海陸指令
	1876	_IP1_8		Input Data	INT	0	10、予止4世紀の
	14本	IP1_9		Input Data	INT	0	由 MC軸控(EtherCAT&新)
	10.00	_IP1_10		Input Data	INT	0	田 HC相控(Sintoin) 田 HC相控(影冲输入)
- 🗸 模块配置		■ _IP1_11		Input Data	INT	0	田一定时器指令
		_IP1_12		Input Data	INT	0	● 通知語で 田道 現語で
- 11台 运动控制轴		_IP1_13		Input Data	INT	0	⊕ 其他
(県) 神田(安置		IP1_14		Input Data	INT	0	
		_IP1_15		Input Data	INT	0	- 库
		_IP1_16		Input Data	INT	0	
		IP1_17		Input Data	INT	0	
EtherNet/IP		■ _IP1_18		Input Data	INT	0	
NexEipAdap	2			Input Data	INT	0	
		3 _IP1_20		Input Data	INT	0	
— — — — — — — — — — — — — — — — — — —		■ _IP1_21		Input Data	INT	0	
■ 元件使用表		_IP1_22		Input Data	INT	0	
🙀 Trace		≝IP1_23		Input Data	INT	0	
		_IP1_24		Input Data	INT	0	v
							显示途中信息!
		ater					

至此,成功的将汇川PLC和inexbot控制器建立Ethernet/IP连接.