





目录











## Barrier Configention X Interface Configention X Interfac

## <b>・</b> ♀ ×	Device 🚯 Hardware	Configuration		
20 20	Device 予加 予規 予約 予約 予約 予約 予約 予約 予約 予約 予約 予約	Configuration Configuration	EtherCAT	18日 年 - 43 日本19日2日 - 19日 日本 日本19日2日 - 19日 日本 日本19日2日 - 19日 日本 日本19日 日本 日本19日 日本 日本19日 日本 日本19日 日本 日本19日 日本 日本19日 日本 日本19日 日本 日本19日 日本 日本 日本 日本 日本 日本 日本 日本 日本 日本 日本 日本 日本 日
ан Цан бан бан . 	o er s 01 o	49 2 <b>8</b> .9	* . * .1	

设备 * 4 :	X Device	Harde	are Configuration	n 🔄 ETHE	RCAT X					
= 🎒 ethercat-04dma	•								~	
= 到 Device 「主視的」(AM401-CPU1608TP/TN)	13150246							- D X		
· 设备诊断	1388900008									
= 3% 阿維细态	LOB C	(Conceptor)	Bitting	TO DESTING	COLUMN DIA NO.					
D EtherCAT机架	UCRA	対象発展	制态的能	有人的表地址	目初連連功社	-				
PD CPU机架	H LUC_IA	LUC-EA	0	_	0	3				
○ 副I PLC 逻辑	1-203008	ENTERS								
= () Application										
10 非管理器										
PLC_PRG (PRG)										
- 20 任分配因										
ETHERCAT										
D Muster										
- S Maniask										
□ 近落使用主										
SoftMotion General Avis Poni										
HEGH SPEED 10 (高速10模块)										
MODBLIS TOP (ModbusTOP # 1914 1A)										
ETHER(3AT (EtherCAT Master SoftMotion)										
										Ű
										- 0 3
	分配地址							□ 显示差异		
	扫描设备	却世间	65 B	9			(4) 拷贝扫描	ita interativalia	対象	(C)置
د	>									
🗋 POUS 😒 සිමු										
₽ 明杰设备信用输出										

ethercat-04d	ma			Make o	向上移动 美向下	移动 下载全	BR(SDO) RIFE	全部下载	(500)	見示乏結然が	ł.			
Devi	ce (AM401-CPU1608TP/TN)	HANSE (SUCCE)	1行 索引:	子索引	名称	1740 LANE	值	121.147 1.147	立长度	是否下载	有错退出	有错跳行	下一行	注释
- 8	使買じ助 网络组态	信息	1 16#80	00:16#01 E	S04DM CH1_Functio	n (3)	16#0000002	-	B) VM	The second			0	ES04DM CH1_Function
1	LetherCAT机架	状态	2 16#80	00:16#02 E	S04DM CH1_Di_Fun	ction	16#00030201			列表			0	ES04DM CH1_DI_Function
	U CPU机架	1	3 16#80	00:16#03 E	S04DM CH1_curve_	type	16#0000002	~	十六进制		14		0	ES04DM CH1_curve_type
	PLC 逻辑		- 5 16#80	00:16#04 E	S040M CH1_Start_P	requency	16#00003E8		十进制				0	ES040M CH1_Start_Frequency
			6 16#80	00:16#06 E	S04DM CH1_deceler	ation_time	16#000001F4	-	二进制				0	ES04DM CH1_deceleration_time
	PLC_PRG (PRG)		7 16#80	00:16#07 E	S04DM CH1_speed_	origin	16#00002710	3	2	7			0	ES04DM CH1_speed_origin
	三國 在冬期要		3 16#80	00:16#08										
														Environ de Jule gordes.
														Children and Are
						6 R. 00	y 16#000	JOUNE8	32		2			ES04DM CH2_Start_Frequen
×	- HIGH_SPEED_IO (高速IO	真块)	- 15	16#8001:16#05	5 ES04DM CH2_	Max_Frequenc	y 16#000	0186A0	32	6	2			ES04DM CH2_Max_Frequent
ne	MODBUS_TCP (ModbusTCP2	(地从站)	- 16	16#8001:16#06	5 ES04DM CH2_ 7 ES04DM CH2	deceleration_ti speed_origin	ne 16#000	0001F4	16	5	2			ES04DM CH2_deceleration_t ES04DM CH2_speed_origin
	ETHERCAT (EtherCAT Maste	r SoftMotion)	- 18	16#8001:16#08	B ESO4DM CH2	Origin_velocity	16#000	0003E8	32	6	2			ES04DM CH2_Origin_velocity
	ES04DM (ESXXXX)pox)		- 19	16#8001:16#09	ESO4DM CH2_	Origin_regressi	on 16#000	000000	16	E	2			ES04DM CH2_Origin_regress
an i			20	16#8001:16#03	ESO40M CH2_	Axis_operation	16#000	000000	8		2			ES04DM CH2_Axis_operation
			21				10 - 00	His	1		2		-	
		"		16=3002 16=03										ES140M/0H1_10/re_trate
						*								) ESCIACIAL CHELIStart (Prequet) 0 ESCIACIÓR HIS May Freque
incγ														
	索引:子索引	名称	值		位长度	是否下數	む 有	错退出	1 1	有错跳行	下-	一行	注释	
1	16#8000:16#01	ES04DM CH1_Function	16#000000	02	32						0		ES04DM	CH1_Function
2	16#8000:16#02	ES04DM CH1_Di_Function	16#000302	01	32	<b>~</b>					0		ES04DM	CH1_Di_Function
3	16#8000:16#03	ES04DM CH1_curve_type	16#000000	02	16	<b>~</b>					0		ES04DM	CH1_curve_type
4	16#8000:16#04	ES04DM CH1 Stant					1							
												`		
1100	10000000000000000000000000000000000000	*** ::::::::::::::::::::::::::::::::::					1111-1- 				!! 			on workers and the second s
		a aaaaaaaaaaaaaaaaaaaaaaaaaaaaaaaaaaaa		mm m::	11011		iiio				!!	п	::30	ellowees:25000000xee
12		i SSMPWOCKS_R_Sourceum	:::iwii]]	nenwe			iim				<u> II</u>		3320	ellwaass:::::0aureum
:		: ::::::::::::::::::::::::::::::::::::	100×000	naanvinse			lloo						13590	0988w <sup></sup>
	and the second													
							-							······································
					19999		ii.				ana ana		10000	
							and the second		₩,		<sup>11</sup> N N=		Also,	
					and the second									
			k <mark>i™</mark> x*		m w								_	
	<b>n na stander de la second</b> e la seconda de l	Wilsoner - Herrynllyne <mark>y We</mark> llyn	9008 <mark>00</mark>	<b>Hawanna</b>	n ng	101	]	MI -				<b>1</b>	<b>.</b>	
<u>ille o</u>				<b>T</b> UWUUUU	u uu 👘	90		ist.			-'' 1		0	
<u> 2000</u>				1000000	11 MW	XII 8		1800				m	11	
	Son Hinsusse	and a second	8					auw -		in the		C WE		
SMILLER		C 86												
	100 C													

名称	值	位长度
ES04DM CH1 Function	16#00000002	32
名称	值	位长度
ES04DM CH1 Eunction	16#0000002	32
		121/1
名称	但	位长度
ES04DM CH1 Function	16#0000002	32
名称	值	位长度
ES04DM CH1 Function	16#0000002	32
	-	
名称	值	位长度
ES04DM CH1_Di_Function	16#00030201	32
<b>7</b> 90	店	冷と声
白你	12	121天度
ES04DM CH1_Di_Function	16#00030201	32
	-	
名称	值	位长度
ES04DM CH1_Di_Function	16#00030201	32
<b>2</b> 25	店	12 1/ 20
百杯		业长度
ES04DM CH1_Di_Function	16#00030201	32
<b>5</b> 4	1	(A) 1.4 min
名称 ESOADM CH1 among hors	但	位长度
ESU4DM CH1_CUrve_type	16#0000002	10

名称	值	位长度
ES04DM CH1_curve_type	16#000 <mark>00</mark> 02	16
名称	值	位长度
ES04DM CH1_Start_Frequency	16# <mark>000003E8</mark>	32
名称	值	位长度
ES04DM CH1_Max_Frequency	16‡ <mark>000186A0</mark>	32
名称	值	位长度
ES04DM CH1_deceleration_time	16#0000 <mark>01F4</mark>	16

名称	值	位长度
ES04DM CH1_speed_origin	16:00002710	32

名称	值	位长度
ES04DM CH1_Origin_velocity	16#000003 笔	32

名称	值	位长度
ES04DM CH1_Origin_regression	.16#000000000	16

名称	值	位长度	
ES04DM CH1_Origin_regression	16#00000000	16	

名称	值	位长度
ES04DM CH1_Axis_operation	16#000000000	8



						1		-	
过程新提(PD0设置)	变量	映射	通道	地址	类型	默认值	单位	描述	
VITENDAL COULT	■- 🍫 通道一目标位置	***	ES04DM Ch1_Target_Position	%QD1	DINT	0		ES04DM Ch1_目标位置	
启动参数(SD0设置)	🗷 🍫 通道—速度	***	ES04DM CH1_speed	%QD2	UDINT	0		ES04DM CH1_速度	
	- **		ES04DM CH1_Control	%QX12.0	BIT			ES04DM CH1_使能	
槽創造	-**		ES04DM CH1_Control	%QX12.1	BIT			ES04DM CH1_暂停	
在线	- **		ES04DM CH1_Control	%QX12.2	BIT			ES04DM CH1_回原	
17-14	- **		ES04DM CH1_Control	%QX12.3	BIT	-	10000	ES04DM CH1_位置清除	
在线Co	<b>*</b>		ES04DM CH1_Control	%QX12.4	BIT JE	<b>首<sup>法</sup></b> 制 给 世	<b>性</b> 奴 幣 <sup>#</sup>	ES04DM CH1_速度模式	
- 10.00	5. p		ES04DM CH1_Control	%QX12.5	BIT	2	1	ES04DM CH1_DQ0	
oE设置	<b>5</b> 0		ES04DM CH1_Control	%QX12.6	BIT			ES04DM CH1_DQ1	
herCAT I/O映射 1			ES04DM CH1_Control	%QX12.7	BIT		1	ES04DM CH1_安全模式	

	v 🛰 🖬 a 🖬 a a a a a	



\_\_\_\_\_

\_\_\_\_\_

			·	<del> </del>	 
				-	
				-	
				-	
		l		1	4

\_\_\_\_





