\_\_\_\_\_

	MC664X	V 2.0294
	LUC-EAB	EtherCAT
LUC	ES1160D	16 N PN & PN P
	ES2161D	16 PNP
	TRIO Motion	Perfect V 5.2.3



1.			
2.			

3.









3.1. XML



0	创建Ethe	CAT配置文件						-		×
<b>选</b> 择	<b>辛设备</b> 要导入的设	츕								
-	选择设备	分组,通过: 💿 供应商	第 〇 位置							
	配置文件	j <sup>2</sup> 30			修订本	位置				
	10,22,711	▲ Trio Motion Technolo	ogy							~
	完成	DX4 Series ServoDr	ive		0x0000000	1 TRI0_DX4_V1.04_C0	MB0_20200630. xm1			
		👯 DX5 MultiAxis			0x0000004	4 DX5_ECAT_XML_VOB3	. xml			
		P366 EtherCAT Cour	en al anticipation de la companya de	U	<000000î^	1rTo_ <b>t</b> fieruaî_fiexs	∣ıċė_ðyŝtem_⊾ðī_úວ0ī	î8. xmı		Π"
		P367 4 Thermocouple	Input	0;	<0000002	P367_TC_esi_201203.	xml			
		P367 4 Thermocouple	Input, 4 Digital (	Output 0	<00000002	P367_TC_esi_210430.	xml			
		M P367 4 Thermocouple	Input, 4 Digital C	Output 0	<00000002	P367_TC_esi_210511.	xml			
		- P368 4 RID Input, 4	Digital Output	0)	00000001	P368_RID_esi_210601	. xml		- 1	
			<b>1</b>							
										_

▶ 选择文件				×
$\leftarrow \rightarrow \checkmark \uparrow$ $\blacksquare$ « EHN	ERCAT_XML文件 > LUC-EA_XML文件	~	Ü	在 LUC-EA_XML文件
组织 ▼ 新建文件夹				!≕ - □ ?
<ul> <li>◆此电脑</li> <li>3D 对象</li> <li>翻 视频</li> <li>■ 图片</li> <li>圖 文档</li> <li>◆ 下載</li> </ul>	名称 LUC-EA. xml LUC-EA221010. xml LUC-EAV001. xml LUC-EAV002. xml LUC-EAV003. xml			选择要预览的文 <mark>约</mark>
<ul> <li>♪ 音乐</li> <li>、 求面</li> <li>Windows (C:)</li> <li>、 虚拟机 (D:)</li> <li>※ 満用文件 (E:)</li> <li>ハコ+4 4<sup>2</sup></li> </ul>				

## "MDP\_BUS\_COUPLER"

Ox0000 DC EtherCAT IO	0x0000	DC	EtherCAT	IO
-----------------------	--------	----	----------	----

🔊 创建EtherCAT香	已置文件				1000	⊐ ×≖
从站配置						
选择设备						
配置文件		1				
➡ 从站配置	从站:		邮箱			
ESC	类型: MDi 轴数: 10	_BUS_COUPLER >	启动协议; 协议;	CoE	•	
模块	数字量输入: 0 数字量输出: 0		华 (ms) ;	100		
接收PD0	模拟量输入: 0		加水氨基 枯类型:	NOME	۷	
TXPDO	标识等存器		控制模式:	NOME	٣	
初始化指令	· 注利于构:		使用逐样读/与: 指令:	LRW	~	
<u> </u>			状态: [	DEVICE_STATE_SAFEOP, DEVICE_ST	ATE_OP	
	VR 輸入地址: 輸出地址:	<u></u> 分	·布式时钟 模式: [	0x0000		
				2		
5 Z	<i>l</i> ≩ ¢					
2.2	<u>18 /05</u>					
				《《返回 下一个》》	关闭	

и и и и и и и О

PDO

ESC

OUTPUTS

ES2161D 2 2

INPUTS

ES1160D 2 2

🙍 创建EtherCATi	配置文	件						<del></del>	×
ESC									
设置FSC									
选择设备	索引	起始地址	尺寸	控制字节	使能	功能			
配置文件	1	0x1000	0x80 0x80	0x26 0x22	1	MBOXIN	>1		
从站配署	2	0x1100	2	0x64	1	OUTPUTS	2. 		

1	🚺 创建EtherCAT配置	文件					- 🗆	×
	·按 Warner							
	设置设备模块							
	8							
	配置文件	ta 📔 🛃 👘 ta	l Input 0x00000101	×				
	从站配置				3			
	ESC			Q 选择端口* 、	/ 2			
			SXX <u>L t 可定</u> 用				-	模块
		Ļ	ESXXXX 2					接收PD0
								TXPD0
								初始化指
Ŷ								宇成
								70,44
		-		1				
			●添加新模块	1				
	更多信息							
				//if #	T-AN	¥ (3)		
				((返回)	L	大团		

		1						_	
2	/ 创建Ether CA	ATB2	置叉件	•					X
	<b>模块</b> 设置设备模块								
	选择设备		端口	名称	ID				
		Ť.	ESXXXX	16 bit Digit an input	0x00000101	X			
且编	配重叉个	ŧ.	↑↓ ESXXX	X 16 bit Digital Input	0x00000101	X			
Q 0x	00000101*			5 🗸 🗙					
16 bit	Digital Output			古未到应用					
16 bit	t Digital Input			/	× .				
32 hi	t Dieital.loout		-						
30	2 bit Digital Out	put utou	4						
	8 bit Lisitar U	tput							
	8 bit Digital Ou	itput	and 8 bi	t Digital Input					
	1/0 Module 8-ch	4-201 Anal (	MA Analog ng 0–10.V	g Gurrent Input Voltage Input					
	in the module of on	7 inter i	о <u>в</u> о тот	a and a second s	$\sim$				
						○ 添加新模块			
			Ŷ	多信息					
			4						

" PDO" "TXPDO"

	PBO対象: (徐入我素文本) Q。 副 All Objects へ
	PD0対象: (指入技术文本) Q。 副 All Objects へ
HERENAW 完成 EG EXTEND: ReFDORT 夏名 ROPDO PROFILE 名称 地址 Gutout (a. 永平平平平平平平平平平平平平平平平平平平平平平平平平平平平平平平平平平平平	W.F: Use drag and drop to add objects from the toolbox to the PKO
	object in too box fr options.



XML IO "ModuleIdent"

## ES1160D Ox0000101

E51160D
<module></module>
<type moduleclass="LAMINA SUBMODULE" moduleident="#x00000101" modulepdogroup="0">ES1160D</type>
Whame LCIU= 1055 210 DIL UIRILAL Input
<comment lcid="1033">16 bit Digital Input NPN and PNP</comment>
<txpdo sm="3"></txpdo>
<index dependonslot="1">#x1a00</index>
<name lcid="1033">Inputs</name>
<entry></entry>
<index dependonslot="1">#x6000</index>
<subindex>1</subindex>
<bitlen>16</bitlen>
<name lcid="1033">Input</name>
<datatype>BTTARR16</datatype>
/ (Entru)

\*

PDO		
1) RXPDO		
OUTPUT		PTR_RX
	2	
TXPDO		
INPUT		PTR_TX

## 2

RxPDD 配置#0-RXPD0_PR0FILE         基準         由後用         4           名称         长度 标志位 道 封 索引 子指 位长 数据是5         注释	xPDO 配置#0-TXPDO_PROFILE 🔳 基准 由使用 🧕
名称 长度 标志位 選 轴 索引 子推 位长 数据类打 注释	
	名称 长度 标志位 遇 轴 索引 子指 位长 数据类 注释
1 PTR_RX * 1 0 n.a. n.a. n.a. *	PTR_TX ~ 2 0 n.a. n.a. n.a. n.a. ~

5.

C 🗹									
RxPD0配置	0								
▲ RxPDO 配置#	0 - RXPD	O_PRO	FIL	■ 基	<u>*</u>	5 <i>t</i> i	色用 0		
名称	长度 枋	志位	遇	1 索引	子指	位长	数据类1	注释	
↑↓ PTR_RX ×	2 0			n.a.	n.a.	n.a.	n.a. 🗸		
NULL	1.								
	●添加条目								
	C ▼ R×PD0 配 置 <i>4 R×PD0 配 置</i> <i>4 R×PD0 配 置</i> <i>4 R×PD0 配 置</i> <i>A</i> 称 1 PTR_RX × <i>NULL</i>	C ▼ RxPDO配置 <i>A RxPDO 配置 #0 - RXPD</i> <i>A Rx PDO 配置 #0 - RXPD</i> <i>A Rx Kg</i> 桁 PTR_RX × 2 0 <i>NUL</i>	C ▼ RxPDO配置 ● A RxPDO 配置 #0 - RXPB0_PRO 名称 长度 标志位 PTR_RX × 2 0 NULL	C ▼ R×PDO配置 <i>A R×PDO 配置 #0 - RXPDO_PROF ILL</i> <i>A R×PDO 配置 #0 - RXPDO_PROF ILL</i> <i>A R×PDO 配置 #0 - RXPDO_PROF ILL</i> <i>A R×PDO 配置 #0 - RXPDO_PROF ILL</i>	C ▼ RxPDO配置 <i>A RxPDO 配置 #0 - RXPÖ0_PROF ILE</i> <i>A RxPO0 D</i> <i>A RxP</i>	<ul> <li>C ▼</li> <li>RxPDO配置 ●</li> <li>A RxPOO 配置 #0 - RXPÖO_PROFILE ■ 基准 a</li> <li>名称 长度 标志位 這 報 索引 子指</li> <li>PTR_RX × 2 0 n.a. n.a.</li> <li>NULL ● 添加条</li> </ul>	<ul> <li>C ▼</li> <li>RxPDO配置 ●</li> <li>A RxPDO 配置 #0 - RXPDO_PROFILE ■ 基准 白6</li> <li>名称 长度 标志位 這 報 索引 子指 位长</li> <li>PTR_RX ∨ 2 0 n.a. n.a. n.a.</li> <li>NULL</li> <li>③ 添加条目</li> </ul>	<ul> <li>C ▼</li> <li>RxPDO配置 ●</li> <li><i>A RxPDO 配置 #0 - RXPÖ0_PROFILE</i> ■ 基准 白 使用 Q</li> <li>名称 长度 标志位 遇 轴 索引 于指 位长 数据类型</li> <li>PTR_RX × 2 0 n.a. n.a. n.a. n.a. ×</li> <li>NULL</li> </ul>	

## 6. EtherCAT











www.latcos.cn