

# IO-Link RFID 产品使用手册





## 前言

- 感谢您购买了华茂欧特产品。
- 本手册主要介绍 IO-Link RFID 产品的参数及使用。
- 在使用产品前,需详细阅读本手册,在充分理解其功能和性能的前提下完成系统构建, 发挥其优越性能。

## 使用须知

- 使用产品需具备一定电气知识的专业人员才可以对产品进行接线等其他操作。
- 对产品进行操作,需遵守手册进行。
- 将产品组合使用时,请确认规格是否可以组合。

## 手册获取

- 登录华茂欧特官网(<u>www.wellauto.cn</u>)→服务与支持→资料下载,查找所需产品资料并进行下载。
- 通过华茂欧特知识文库对所需资料进行下载。

## 联系方式

- 技术与服务热线: 400-900-8687
- 传真: 0755-27673307 0755-26078683
- Email: <u>market@wellauto.cn</u>
- 网址: <u>www.wellauto.cn</u>
- 地址: 深圳市宝安区航城街道奋达西乡科技创新园 C 栋 4 楼

内部资料,请勿外传 产品内容如有变动,恕不另行通知



安全注意事项 (使用前请务必阅读)

 本章对所需关注的安全注意事项进行说明,为了您的人身安全以及避免财产 损失,请在熟悉了所有关于设备的指示、安全信息,以及注意事项后使用。

■ 即使是[**注意**]中所标注的事项,根据状况的不同也可能导致重大事故的发生。

■ 在产品使用过程中易引发的问题在安全事项中有标注,未进行标注的事项,

请遵守基本的电气操作进行。

 在使用产品过程中,如果未以制造商指定的方式使用设备,可能有损设备所 提供的保护。

#### 在安全注意事项章节中使用[提示]、[注意]来注明:

2 提示:	对操作的描述进行必要的补充或说明				
注意:	错误使用时,可能会产生危险,导致轻微身体伤害或设备损坏。				

#### 产品的收货

## 1 注意:

- ① 开箱前请检查外包装是否完整,是否有破损、浸湿、变形等情况。
- ② 请按照顺序依次打开包装,切勿暴力拆包。
- ③ 请检查产品表面是否有碰伤,腐蚀等情况。
- ④ 根据装箱清单仔细查看产品是否与购买的型号一致及附件数量、资料是否齐全。

#### 产品的安装

## 1注意:

① 安装前请仔细阅读产品使用说明书及安全注意事项。

② 请勿在下列场所使用产品:有灰尘、油烟、导电性尘埃、腐蚀性气体、可燃性气体的场所;暴露于高温、结露、风雨的场合;有振动、冲击的场合。电击、火灾、误操作也会导致产品损坏和恶化。

③ 安装时需做好防护,否则可能引发触电的危险。

④ 进行螺丝孔的加工时,需将产品遮盖,防止粉末、电线碎屑掉等异物入产品内导致 产品故障,相关作业结束后,需将遮盖物撤掉,以免影响产品散热。

⑤ 在使用扩展模块时需确认线缆连接紧密、接触良好,否则会导致通讯不良,影响使用。

内部资料,请勿外传

产品内容如有变动, 恕不另行通知





#### 产品的接线



③ 请勿私自拆卸、组装、更改本产品,有可能导致产品加速老化或直接损坏





## 目 录

1. 产品简介	1 -
1.1. 产品型号表	1 -
2. 产品参数	2 -
3. 产品说明	3 -
3.1. 模块接线说明	3 -
3.1.1. AU3 IHR-3002-IOL 接线图	3 -
3.2. 接线端子说明	4 -
3.3. 模块指示灯说明	4 -
3.4. 参数配置说明	5 -
3.4.1. ISDU 参数设置	5 -
3.4.2. 过程数据状态位字节说明	7 -
3.4.3. 工作模式设置	9 -
3.5. 过程数据输入错误值说明	19 -
3.6. 从站事件信息代码	19 -
4. 通讯示例	20 -
4.1. AU3 IHR-3002-IOL 与 EtherCAT 主站使用示例	20 -
4.1.1. 在 TwinCAT3 使用示例	20 -
4.1.2. 在欧姆龙使用示例	32 -
4.1.3. 在 CODESYS 上通讯使用	48 -
4.2. AU3 IHR-3002-IOL 与 EtherNet/IP 主站使用示例	67 -
4.2.1. 通讯连接	67 -
4.2.2. 硬件配置	67 -
4.2.3. 新建工程并安装 EDS 文件	68 -
4.2.4. IO-Link 主站参数设置	70 -
4.2.5. 添加全局变量	71 -
4.2.6. 添加 EIP 设备	71 -
4.2.7. 关联变量	74 -
4.2.8. 数据监控	76 -
4.3. AU3 IHR-3002-IOL 与 Profinet 主站使用示例	87 -
4.3.1. 通讯连接	87 -
4.3.2. 硬件配置	87 -
4.3.3. 添加相对应型号的 CPU	88 -
河次到 注加付什	

内部资料,请勿外传 产品内容如有变动,恕不另行通知



4.3.4. 用博图软件配置耦合器参数	- 89 -
4.3.5. TIA 博图上组态	91 -
4.3.6. 数据监控	96 -
4.4. AU3 IHR-3002-IOL 与 TCP 主站使用示例	105 -
4.4.1. 通讯连接	105 -
4.4.2. 硬件配置	105 -
4.4.3. 配置主站参数	106 -
4.4.4. 通讯连接	106 -
4.4.5. 数据监控	107 -
4.5. AU3 IHR-3002-IOL 与 CC-Link IEF Basic 主站	5使用示例117-
4.5.1. 通讯连接	117 -
4.5.2. 硬件配置	117 -
4.5.3. 新建工程	118 -
4.5.4. 参数设置	120 -
4.5.5. 数据监控	121 -
4.6. AU3 IHR-3002-IOL 与 AU7 841H-IO-Link 使用	用示例129 -
4.6.1. 通讯连接	- 129 -
4.6.2. 硬件配置	- 129 -
4.6.3. 安装耦合器 XML 文件	130 -
4.6.4. 配置主站参数	- 130 -
4.6.5. 新建工程与组态	- 131 -
4.6.6. 数据监控	134 -





手册版本	说明
V1.0	初始版本。
V1 1	新增与 CC-Link IEF Basic 协议、EtherNet/IP 协议、TCP 协议、Profinet 协议
V 1.1	IO-Link 主站, AU7 841H-IO-Link 通讯使用示例。





### 1. 产品简介

AU3 IHR IO-Link 从站系列 RFID 读写器,是基于射频识别技术的高频(13.56MHz) RFID 标签读写器,供电规格为 24V DC,采用 M12 接口,通过 IO-Link V1.1 标准接口连接主站,实现高效通信,具备 1.5KBytes/S 的高速标签 读写速率。配备丰富的诊断功能、LED 功能,创新与实用的 RFID 技术能很好 的应用于制造与物流业。

## 1.1. 产品型号表

订货号	产品规格
	高频读写器 IO-Link 从站模块, Class A 接口类型, 最大垂直检测距离
AU3 IHK-3002-IOL	35mm 。





2. 产品参数

产品型号	AU3 IHR-3002-IOL			
接口类型				
通讯接口(供电和通讯口)	M12 A-Code 4Pin 针端			
电气参数				
供电电压	IO-Link 端口供电 24V			
工作频段	13.56MHz			
工作时最高功耗	0.9W			
最大垂直检测距离	35mm			
天线	内置集成			
标签读写无线传输率(最高)	1500Bytes/S			
允许读或写的最大标签容量	8000D-+			
(FRAM)	8000Bytes			
支持标签类型	支持 TI、NXP、ST、INFINEON、FUJITSU、Philips 等			
空气协议	ISO15693、NFC、ISO14443A/B			
显示设置	绿、蓝、红三色 LED 指示灯			
电源保护	内置 ESD 与浪涌保护电路			
EMC/EMI	符合 EN61131-2/EN50082-2			
ESD 性能	空气放电±15KV,接触放电±8KV			
IO-Link 参数				
IO-Link 通讯速率	COM3 (230.4kbps)			
IO-Link 接口类型	Class A			
IO-Link 版本	IO-Link V1.1			
IO-Link 过程数据	32 个输入字节、32 个输出字节			
机械参数				
材料	黄铜+ABS+工业胶			
IP 等级	IP67			
抗冲击性符合	50g			
抗振动性符合	20g			
工作时允许的环境温度	-20 +70 °C			
存储时允许的环境温度	-25 +85 °C			
重量(g)	100g			
尺寸(直径×高)	$\Phi 30  imes 90$			





- 3. 产品说明
- 3.1. 模块接线说明
- 3.1.1. AU3 IHR-3002-IOL 接线图

AU3 IHR-3002-IOL从站







## 3.2. 接线端子说明

端子示意图	PIN 脚	说明
	1	供电电源 Us+
2	2	NC
3 🔴 4	3	供电电源 Us-
	4	IO-Link 数据传输通道

## 3.3. 模块指示灯说明







## 3.4. 参数配置说明

字节参数					
输入总字节数	32Byte				
输出总字节数	32Byte				

## 3.4.1. ISDU 参数设置

	ISDU		<b>会 米</b>			数据	访问		
	索引	子索引		<i></i>	釵		宽度	权限	款认值
			设置数	据块大小(设	定值需与标签		读/写	0x04	
			对应);	标签块单元大	小类型有:				
			0x04: 4	4Byte					
	131	0	0x08:	8Byte		1Byte			
			0x10:	16Byte					
			0x20: 1	32Byte					
			(具体)	(具体标签参数请参考对应标签手册)					
			设置 II	)标签数据块	中数据的顺序	*			
			(Bit0~	Bit7)					
参			0x00:	不取反					
数			0x01: 1	取反					
数		例如 不用 132 0	例如(标签单个数据块大小为 4Byte):						
据			不取反						
数				数据块 0	Byte 0		1Byte	读/写	0x00
					Byte 1				
	132				Byte 2				
	152				Byte 3				
					Byte 4				
				数据块1	Byte 5				
				刻循坑 1	Byte 6				
					Byte 7				
			取反			1			
					Byte 3				
				数据块0	Byte 2				
					Byte 1				





			Byte 0			
			Byte 7			
		Byte 6				
			Byte 5			
			Byte 4			
122	0	设置数据保持时间	(ms)低字节的数据	1Byte	诗/官	0x32
155	0	有效值: 0-255		Ibyte	——————————————————————————————————————	0X32
		设置数据保持时间	高字节的数据			
		有效值: 0-3				
134	0	<b>例:</b> 设置数据保持	时间高字节为1,数据	1Byte	读/写	0x00
		保持时间低字节为	50, 实际的数据保持			
		时间为: 256*1+50	=306(ms)			
		设置自动读取或写	入的起始地址低字节			
135	0	的数据(未设置默	认 0)	1Byte	读/写	0x00
		有效值: 0-255				
		设置自动读取或写	入的起始地址高字节			
		的数据(未设置默	认 0)			
	5 0	有效值: 0-255				
136		例:设置起始地址	高字节为1,起始地址	1Byte	读/写	0x00
		低字节为 50, 实际	的自动读取或写入的			
		用户区起始地址为	: 256*1+50=306(从用			
		户区 306 字节开始	自动读取或写入)			
137	0	设置自动读取或写	入的数据长度(byte)	1Byte	诗/官	0v1D
13/	U	有效值: 1-29			呋/ 一]	UXID





#### 3.4.2. 过程数据状态位字节说明

过程状态位字节,反映在使用过程中相应的状态,可查看下方**状态位说明** 表进行操作。

**过程数据输入:**例如:过程数据输入,byte2=0x04,表示读写器检测 到标签存在

过程数据输入							
位	Bit7~E	]	Bit2	Bit1	Bit0		
说明	预留		存在	生标签	命令结束	命令开始确认	
第4力支流が登録器 ● ① ① ① ① ○ ① ② ② ② ② ② ② ② ② ② ② ② ② ② ③ ② ③ ② ③ ②	・ 引 × 高(Ctrl+2) ア・ 高(Ctrl+2) ア・ 不使用) S S S S S S S S S S S S S	MAIN         remyi           Name         *           **         byte1           **         byte2           **         byte3           **         byte5           **         byte5           **         byte6           **         byte7           **         byte9           **         byte10           **         byte11           **         byte12           **         byte15           **         byte16           **         byte16           **         byte16           **         byte17           **         byte18           **         byte12           **         byte20           **         byte21           **         byte22           **         byte24		Type         S           BYTE         1           BYTE         1	ize >Add 1 0. 43.0 1 0. 44.0 1 0. 44.0 1 0. 45.0 1 0. 50.0 1 0. 50.0 1 0. 55.0 1 0. 55.	n/Out Linke nput nput nput nput nput nput nput nput	
过机	<b>宝数据输出:</b> 例如:	: byte2	2=0x01,清	表示ナ 山	十始执	行命令	
位		B	it7~Bit1	Щ			Bit0
说明			预留				命令开始
編ま力玄武厚管理器         ● ● ▲ 合・            漫葉編本方玄流厚管理         □ 解決方宮(mpit)         ■ mpit         ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ●	・ サ × 強(に)+-) ア・ 注(に)+-) ア・ 1 个項目) SS SS SS SS SS SS SS SS SS S	renyi         *         MA           Simbyte1         Simbyte2         Simbyte3           Simbyte3         Simbyte3         Simbyte3           Si	IN         3/38/000088           [X]         Online           0x00         0x00           0x00         0x00	Type BYTE BYTE BYTE BYTE BYTE BYTE BYTE BYTE	Size         >Add           1.0         43.0           1.0         45.0           1.0         45.0           1.0         45.0           1.0         45.0           1.0         45.0           1.0         45.0           1.0         45.0           1.0         45.0           1.0         55.0           1.0         55.0           1.0         56.0           1.0         56.0           1.0         56.0           1.0         56.0           1.0         56.0           1.0         56.0           1.0         56.0           1.0         56.0           1.0         61.0           1.0         61.0           1.0         61.0           1.0         61.0           1.0         61.0           1.0         62.0           1.0         65.0           1.0         65.0           1.0         66.0           1.0         66.0           1.0         66.0	In/Out         Linked to           Outp         Outp           Outp         Outp	





状态位说明:

分类	状态位	值	描述
		0	设备范围内没有 ID 标签
	仔仕标签	1	检测到 ID 标签
		0	读写操作尚未开始或进行
过程数据输入	命令结束	1	读写操作被终止
		0	读写操作尚未开始或进行
	命令开始确认	1	读写操作开始已确认
		0	读写操作未触发
过程数据输出	命令廾始 	1	设定读写操作触发

注: 命令开始、命令开始确认以及命令结束状态位,无法用于"读取 UID" 工作模式。





#### 3.4.3. 工作模式设置

#### 3.4.3.1. 读取 UID 工作模式(设备启动默认)

**读取 UID 工作模式:**表示读取标签的 UID,通讯成功,自动读取。 **检测范围内有标签:**会在输入地址,显示标签的 UID **检测范围内无标签:**则会在 UID 的位置,显示 0

读写器检测到 ID 标签的同时,UID 即传送。传送将于数据保留时间的最 短长度内持续。如数据保留时间内,新的 ID 标签出现在检测范围中,则会将 新 ID 标签的 UID 传送。

字节	过程数据输出	过程数据输入
0	命令值=0x00	命令值=0x00
1	状态	状态
2	忽略	UID0
3	忽略	UID1
4	忽略	UID2
5	忽略	UID3
6	忽略	UID4
7	忽略	UID5
8	忽略	UID6
9	忽略	UID7
10	忽略	0x00
11	忽略	0x00
12	忽略	0x00
13	忽略	0x00
14	忽略	0x00
15	忽略	0x00
16	忽略	0x00
17	忽略	0x00
18	忽略	0x00
19	忽略	0x00
20	忽略	0x00
21	忽略	0x00
22	忽略	0x00





字节	过程数据输出	过程数据输入
23	忽略	0x00
24	忽略	0x00
25	忽略	0x00
26	忽略	0x00
27	忽略	0x00
28	忽略	0x00
29	忽略	0x00
30	忽略	0x00
31	忽略	错误值



#### 3.4.3.2. 自动读取数据工作模式

"自动读取数据"工作模式:表示可以读取到 ID 标签中 0 至 28 字节的数据。数据接收可通过"自动读取/写入的起始地址"和"自动读取/写入的数据 长度"参数配置进行设定。对于数据长度 <29 字节的内存区域,输入地址区将 以值 0x00 填充,过程数据输入地址中的数据会在 ID 标签进入检测方位时更 新。过程映像中的数据在状态位"命令结束"设定时有效。

- 如果 ID 标签离开检测范围,数据将根据数据保留时间保持在输入地址中。
   如果超出了数据保留时间,且检测范围内没有 ID 标签,数据将恢复为 0。
- 如果 ID 标签保持在检测范围,数据可用状态位"命令开始"读取数据。
   如果读取不成功,则过程数据输入地址中将显示错误值。

注: "自动读取/写入的长度"设定得越小,读取所需的时间越短。也就是 说, ID 标签在检测范围内的停留时间可以缩短。

字节	过程数据输出	过程数据输入
0	命令值=0x01	命令值=0x01
1	状态	状态
2	忽略	数据 0
3	忽略	数据1
4	忽略	数据 2
5	忽略	数据 3
6	忽略	数据 4
7	忽略	数据 5
8	忽略	数据 6
9	忽略	数据 7
10	忽略	数据 8
11	忽略	数据 9
12	忽略	数据 10
13	忽略	数据11
14	忽略	数据 12
15	忽略	数据 13
16	忽略	数据 14
17	忽略	数据 15
18	忽略	数据 16





字节	过程数据输出	过程数据输入
19	忽略	数据 17
20	忽略	数据 18
21	忽略	数据 19
22	忽略	数据 20
23	忽略	数据 21
24	忽略	数据 22
25	忽略	数据 23
26	忽略	数据 24
27	忽略	数据 25
28	忽略	数据 26
29	忽略	数据 27
30	忽略	数据 28
31	忽略	错误值



#### 3.4.3.3. 自动写入数据工作模式

"自动写入数据"工作模式:表示将 0 至 28 字节的数据写入标签,数据需要写入时,将数据写入到过程数据输出地址中。数据通过"自动读取/写入的地址"和"自动读取/写入的数据长度"参数配置进行设定。ID 标签进入检测范围时,数据立即以设定的地址和长度写入 ID 标签。最多为过程数据输出区定义的 29 个字节(字节 0 至 28)数据长度 <29 字节的内存区域,剩余数据无效不会写入 ID 标签。数据写入成功后,写入的数据将会复制到过程数据输入映像,且状态位 0x07 表示"命令结束"。

- 如果 ID 标签离开检测范围,数据将根据数据保留时间保持在输出地址中。
   如果超出了数据保留时间,且检测范围内没有 ID 标签,数据将恢复为 0。
- 如果 ID 标签保持在检测范围,数据可用状态位"命令开始"写入。如果 写入不成功,则过程映像中将显示错误值。

注: "自动读取/写入的数据长度"设定得越小,写入所需的时间越短。也就是说,ID 标签在检测范围内的停留时间可以缩短。

字节	过程数据输出	过程数据输入
0	命令值=0x02	命令值=0x02
1	状态	状态
2	数据 0	数据 0
3	数据1	数据1
4	数据 2	数据 2
5	数据 3	数据 3
6	数据 4	数据 4
7	数据 5	数据 5
8	数据 6	数据 6
9	数据 7	数据 7
10	数据 8	数据 8
11	数据 9	数据 9
12	数据 10	数据 10
13	数据 11	数据 11
14	数据 12	数据 12
15	数据 13	数据 13
16	数据 14	数据 14





字节	过程数据输出	过程数据输入
17	数据 15	数据 15
18	数据 16	数据 16
19	数据 17	数据 17
20	数据 18	数据 18
21	数据 19	数据 19
22	数据 20	数据 20
23	数据 21	数据 21
24	数据 22	数据 22
25	数据 23	数据 23
26	数据 24	数据 24
27	数据 25	数据 25
28	数据 26	数据 26
29	数据 27	数据 27
30	数据 28	数据 28
31	忽略	错误值



#### 3.4.3.4. 读取数据工作模式(读取 29 字节以上)

"读取数据"工作模式:一次读取操作可读取 29 字节以上的数据。数据 从设备按顺序传送到控制器。

将数据从设备传送到控制器过程:

- (1) 在过程数据输出地址中设定以下值:命令值"0x03"、地址(高位字节+低位字节 共16 位)和数据长度(高位字节+低位字节 共16 位)。
- (2) 在输出地址状态位将 bit0 置 1 表示"命令开始",开始读取操作。
- (3) 在过程数据输入地址中状态位显示为 0x05, "命令开始确认"状态下,对 读取操作的开始进行确认。
- (4) 设备会将数据传送到过程数据输入地址中(数据0至27)并在 ID 标签存 在首个数据时,块计数器会显示1。值超过 "255" 后,块计数器会重置 为 "0"。
- (5) 在过程数据输出地址中将块计数器增加 "1",继续接收标签中的28个数据;每当块计数器增加 "1"时,表示依次从标签中接收数据,最多2048 字节。
- (6) 重复第 4-5 步骤, 直到所有数据均传输完毕。
- (7) 最后传送时,输入地址状态位显示为 0x07 表示"命令结束",读取操作即终止。

注:如果读取不成功,设备会在过程映像中设定错误值和状态位"命令结束",数据传送中断。

字节	过程数据输出	过程数据输入
0	命令值=0x03	命令值=0x03
1	状态	状态
2	忽略	数据 0
3	忽略	数据1
4	地址(高位字节)	数据 2
5	地址(低位字节)	数据 3
6	长度(高位字节)	数据 4
7	长度(低位字节)	数据 5
8	忽略	数据 6
9	忽略	数据 7
10	忽略	数据 8





字节	过程数据输出	过程数据输入
11	忽略	数据 9
12	忽略	数据 10
13	忽略	数据 11
14	忽略	数据 12
15	忽略	数据 13
16	忽略	数据 14
17	忽略	数据 15
18	忽略	数据 16
19	忽略	数据 17
20	忽略	数据 18
21	忽略	数据 19
22	忽略	数据 20
23	忽略	数据 21
24	忽略	数据 22
25	忽略	数据 23
26	忽略	数据 24
27	忽略	数据 25
28	忽略	数据 26
29	忽略	数据 27
30	块计数器	块计数器
31	忽略	错误值



#### 3.4.3.5. 写入数据工作模式(写入 29 字节以上)

"写入数据"工作模式: 一次写入操作可写入 29 字节以上的数据,数据 从控制器按顺序传送到设备。

将数据从控制器传送到设备流程:

- (1) 在过程数据输出地址中设定以下值:命令值"0x04"、地址(高位字节+低位字节 16 位)和数据长度(高位字节+低位字节 16 位)。
- (2) 将输出地址的状态位置 0x01, "命令开始"开始写入操作。
- (3) 在过程数据输入地址中状态位显示 0x05, 表示"命令开始确认"对写入操作的开始进行确认。
- (4) 将数据写入到过程数据输出地址中(数据0至27),并将块计数器值增加"1"。值超过"255"后,块计数器会重置为"0"。
- (5) 设备会在过程数据输入地址中将块计数器增加"1",从而确认接收到数据。
- (6) 重复 4-6 步骤, 直到所有数据均传输完毕。
- (7)向 ID 标签最后传送时,输入地址状态位显示 0x07 表示"命令结束", 写入操作即终止。

**注**:如果写入不成功,装置会在过程映像中设定错误值和状态位"命令 结束"。数据传送中断。

字节	启动写入操作时的过程数据	数据传送过程中的过程数据	过程数据输入
	输出	输出	
0	命令值=0x04	命令值=0x04	命令值=0x04
1	状态	状态	状态
2	忽略	数据 0	数据 0
3	忽略	数据1	数据1
4	地址 (高位字节)	数据 2	数据 2
5	地址(低位字节)	数据 3	数据 3
6	长度(高位字节)	数据 4	数据 4
7	长度(低位字节)	数据 5	数据 5
8	忽略	数据 6	数据 6
9	忽略	数据 7	数据 7
10	忽略	数据 8	数据 8
11	忽略	数据 9	数据 9
12	忽略	数据 10	数据 10



		400-900-8687	
字节	启动写入操作时的过程数据	数据传送过程中的过程数据	过程数据输入
	输出	输出	
13	忽略	数据 11	数据 11
14	忽略	数据 12	数据 12
15	忽略	数据 13	数据 13
16	忽略	数据 14	数据 14
17	忽略	数据 15	数据 15
18	忽略	数据 16	数据 16
19	忽略	数据 17	数据 17
20	忽略	数据 18	数据 18
21	忽略	数据 19	数据 19
22	忽略	数据 20	数据 20
23	忽略	数据 21	数据 21
24	忽略	数据 22	数据 22
25	忽略	数据 23	数据 23
26	忽略	数据 24	数据 24
27	忽略	数据 25	数据 25
28	忽略	数据 26	数据 26
29	忽略	数据 27	数据 27
30	0x00	块计数器	块计数器
31	忽略	忽略	错误值





## 3.5. 过程数据输入错误值说明

错误值	名称	描述
0x00	RFID_NOERROR	没有错误,读写操作成功
0x01	RFID_UNKNOWN_COMMAND	未知命令值
		● ID 标签未响应
0x11	COMMAND NO RESPONSE	● ID 标签在范围之外
		● ID 标签不支持操作或参数不
		正确(如数据块过大)
0x12	COMMAND_RX_ERROR	接收 ID 标签数据时出错
0x21	TAG_COMMAND_NOT_SPECIFIED	命令不被 ID 标签支持
0x22	TAG_COMMAND_SYNTAX	命令参数错误
0x23	TAG_OPTION_NOT_SUPPORTED	ID 标签不支持命令的选项
0.25		ID 标签在执行命令过程中指示
0x2F	TAG_OTHER	了其他错误
0.20	TAG DLOCK NOT LIGADLE	ID 标签的数据块无法使用(如
0x30	IAG_BLOCK_NOI_USABLE	数据块不存在)
0x31	TAG_BLOCK_ALREADY_BLOCKED	数据块已被锁定
0x32	TAG_BLOCK_NOT_UPDATEABLE	数据块被锁定,无法覆盖。
0.22		数据块没有正确写入(如内存区
0x33	TAG_BLOCK_WRITE_VERIFY	域有缺陷)
		数据块无法锁定(如内存区域有
0x34	TAG_BLOCK_LOCK_VERIFY	缺陷)

### 3.6. 从站事件信息代码

代码	说明	备注
0x5110	US 过压	
0x5111	US 欠压	

注: 正常工作电压范围 18V~30V, 在 18V~19V 之间某个值(如 18.3V) 触发欠压事件,在 29V~30V 之间某个值(如 29.8V)触发过压事件。





4. 通讯示例

## 4.1. AU3 IHR-3002-IOL 与 EtherCAT 主站使用示例

### 4.1.1. 在 TwinCAT3 使用示例

#### 4.1.1.1. 通讯连接

通讯连接示意图,如下图所示:



#### 4.1.1.2. 硬件配置

硬件配置如下表所示:

硬件	数量	备注
编程电脑	1 台	安装 TwinCAT3 软件
AUEC 2A4B-BUS	1 台	EtherCAT 协议 IO-Link 主站模块
AU3 IHR-3002-IOL	1 个	IO-Link 从站读写器
标签	若干	
通讯线	若干	





4.1.1.3. 安装主站 XML 文件

### 安装 XML 文件到 TwinCAT3 中,示例中默认文件夹为

"C:\TwinCAT\3.1\Config\Io\EtherCAT",如下图所示:

📕 I 🖉 📕 🔻	EtherCAT						- 0	×
文件 主页	共享 查看							^ <b>(</b> )
★            固定到快         复制           速访问	<ul> <li></li></ul>	移动到 复制到         動除 重命名	□ 新建项目 • 1 轻松访问 • 新建 文件夹	<ul> <li>↓</li> <li>↓</li></ul>	計 全部选择 計 全部取消 計 反向选择			
	剪贴板	组织	新建	打开	选择			
← → • ↑		盘(C:) → TwinCAT → 3.1 → Co	nfig → Io → EtherCAT			~ Ū	在 EtherCAT 中搜索	P
<ul> <li>■ 桌面</li> <li>↓ 下载</li> <li>① 文档</li> </ul>	★ ▲ 名称 ★ ■ <b>こ</b> AU	^ EC IO-Link-Master-V1.6	修改日期 2024/9/24 14:33	类型 Microsoft Edge	大小 e 571 KB			^

### 4.1.1.4. 新建工程与组态

(1) 打开 TwinCAT3 软件, 创建一个新的项目工程, 如下图所示:

Mod	busRTUm	o <mark>de</mark> - Tc	XaeShell								
文件(F)	编辑(E) 礼	见图(V)	项目(P)	生成(B)	调试	式(D)	TwinC	AT Tw	inSAFE	PLC	2
新建(№	N) 🚺				•	わ	项目(P)	. <mark>2</mark> c	trl+Shift	+N	RT
打开(0	<b>D</b> )				•	ٹ*	文件(F)	. с	trl+N		
② 起始页	ī(Ε)								ĻΨχ		
新建项目										?	×
▶ 最近		排序依据:	默认值	• # [	Ξ			搜索(Ctrl+E)			ρ.
▲ 已安装		2	winCAT XAE Pro	ect (XML format)		Twi	nCAT Projects	类型: TwinC	CAT Projects		
TwinCAT Project TwinCAT PLC TcXaeShell Solu	ution							Configuratio	on		
未找到你要 打开 Visual St	查找的内容? tudio 安装程序										
名称(N): 2	TwinCAT Project	t22									
位置(L):	C:\Users\well_x	x\Documents\	TcXaeShell				•	浏览 <u>(B</u> )			
解决方案名称(M):	TwinCAT Projec	t22					(	✓ 为解决方案的	创建目录(D)		
							[	添加到源代码	马管理(U)		
								3	确定	取消	í





(2) 把与电脑连接 AUEC 2A4B-BUS 及其扩展模块扫描到工程中,点击

I/O>Devices>Scan,如下图所示:

renyi - TcXaeShell		
文件(F) 编辑(E) 视图(V) 项目(P) 生成(B)	) 调试(D) TwinCAT TwinSAF	FE PLC 团队(M) Scope 工具(T)
- O - O   🔁 - 🎦 - 🖕 🔐 🕹 🖓 8	1 9 - ペ - Release -	TwinCAT RT (x64) • 附加 •
Build 4024.25 (Loaded 🚽 🝦 🔛 🧱	🕏 🔨 💽 🙋 🌄 💋 🛛 renyi	- <local></local>
解决方案资源管理器	<b>*</b> ∄ X	对象浏览器 中 × ADS Symbol Watch
G G G 🛗 - To - @ 🗡 -		浏览: 我的解决方案
搜素解决方案资源管理器(Ctrl+;)	- م	<搜索>
<ul> <li>□ 解決方案"renyi"(1 个项目)</li> <li>▲ a renyi</li> <li>▶ a SYSTEM</li> <li>△ MOTION</li> <li>④ PLC</li> <li>④ SAFETY</li> <li>▲ C++</li> <li>△ ANALYTICS</li> <li>▲ Z I/O</li> <li>* Devices</li> <li>1 右鍵</li> </ul>		<ol> <li>无信息。请尝试浏览其他组件集。</li> </ol>
appings	*□ 添加新项(W)	Ins
	<sup>1</sup> 回 添加现有坝(G) Add New Folder	Shift+Alt+A
	Export FAP Config File	
0	Scan	
	合 粘贴(P)	Ctrl+V
	Paste with Links	
<ul> <li>(3) 成功扫描上来的模块,如下</li> <li>□□ I/O</li> <li>□□ Devices</li> <li>□□ Device 5 (EtherCAT)</li> <li>□□ Image</li> <li>□□ Image</li> <li>□□ Inputs</li> <li>□□ InfoData</li> <li>□□ Inputs</li> <li>□□</li></ul>	图所示: -BUS)	





(4) 根据字节添加读写器到连接主站的端口上,如下图所示:

	小在19人工和111111日		
	MAIN renyi + × 对象浏览器 2		
世日3 × ○ ♥ / / - 提案解決方素资源管理器(Ctrl+;)	General EtherCAT DC Process Data Slots St	artup CoE - Online Online	
[4] 解决方案"renyi"(1 个项目)	Slot Module	6 ModuleIdent	A Module
In the second seco	ID-Link MasterPort X01 IL-32_I/32_C	0 0x00001344	AUT 523M-32DION-IOL with 32DION-I
MOTION	X01 Device ExtMod		● IL-1_I/1_0
SAFETY			× ●1L-2_1/2_0
ANALYTICS	== X02 Device ExtMod		• IL-6_1/6_0
4 🔄 I/O			• IL-8_I/8_O
<ul> <li>Devices</li> <li>Device 5 (EtherCAT)</li> </ul>	IO-Link MasterPort X03		● IL-24_I/24_O
Image Info			● IL-32_I/32_O ● II-1 I
SyncUnits	X03 Device ExtMod		● IL-2_I
Outputs	IO-Link MasterPort X04 X04 Device ExtMod		● IL-4_1 ● IL-6 I
Box 1 (AUEC 2A4B-BUS)	-X04 Device ExtMod		• IL-8_1
			3
开按相问力法将配直 ISD	J配直及爭忤配直	添加到相应位置	Ĺο
General EtherCAI DC Process Data Slots Star	tup CoE - Online Online		
Slot Module	ModuleIdent	^ Module	ModuleId Description
x X05 Device ExtMod		● IO-Link	EVENT Config
		EVEN	IT Config 0x00001370 EVENT Config
10-Link MasterPort X06		×	
= X06 Device ExtMod			
ISDU Config ISDU Config	0x0000136F		
	0x00001370		
seese Bus1 Extended IO Modules			
Bus1 Extended IO Modules			
Bus I Extended IO Modules			
== Bus1 Extended IO Modules			
Bus1 Extended IO Modules			
(5) 法加空配署后剧新生力	为 加下因所子,		
(3) 你加兀乱重归刚刚工?			
renyi - TcXaeShell			
			T T CAFE
又1午(上) 骗饵(上) 视图(⊻)	项目(L) 王成(L)	洞远(U) IWINCA	I IWINSAFE I
G - O 🔁 - 🖆 - 🏠	🗎 📲 🛛 🗶 🗗 🚊	ッ · · · Rele	ease - Twin
Build 4024.25 (Loaded +	- 🗄 🖬 🗖 🔿	< 🙆 🔍 🐜 🐋	renyi
解决方案资源管理器			
▲ 🕎 I/O			
🔺 🧮 Device 5 (EtherCAT)			
Image			







4.1.1.5. 数据监控

#### 4.1.1.5.1. UID 工作模式

#### 设备连接成功,读写器检测到标签,会自动读取标签的 UID。

Na	ame	[X]	Online	Туре	Size	>Add	In/Out Linked to
P	byte1		0x00 状态位	BYTE	1.0	43.0	Input
2	byte2		0x04	BYTE	1.0	44.0	Input
2	byte3		0xe0	BYTE	1.0	45.0	Input
2	byte4		0x08	BYTE	1.0	46.0	Input
•	byte5		0x01	BYTE	1.0	47.0	Input
۲	byte6	and the second sec	0x5c	BYTE	1.0	48.0	Input
•	byte7	标签卡UID	0x13	BYTE	1.0	49.0	Input
Ð	byte8		0x99	BYTE	1.0	50.0	Input
¥	byte9		0x7d	BYTE	1.0	51.0	Input
*	byte10		0xe0	BYTE	1.0	52.0	Input
1	byte11		0x00	BYTE	1.0	53.0	Input
¥	byte12		0x00	BYTE	1.0	54.0	Input
•	byte13		0x00	BYTE	1.0	55.0	Input
	byte14		0x00	BYTE	1.0	56.0	Input
Þ	byte15		0x00	BYTE	1.0	57.0	Input
•	byte16		0x00	BYTE	1.0	58.0	Input
¥	byte17		0x00	BYTE	1.0	59.0	Input
	byte18		0x00	BYTE	1.0	60.0	Input
1	byte19		0x00	BYTE	1.0	61.0	Input
*	byte20		0x00	BYTE	1.0	62.0	Input
•	byte21		0x00	BYTE	1.0	63.0	Input
*	byte22		0x00	BYTE	1.0	64.0	Input
•	byte23		0x00	BYTE	1.0	65.0	Input
•	byte24		0x00	BYTE	1.0	66.0	Input
*	byte25		0x00	BYTE	1.0	67.0	Input
*	byte26		0x00	BYTE	1.0	68.0	Input
•	byte27		0x00	BYTE	1.0	69.0	Input
Ŷ	byte28		0x00	BYTE	1.0	70.0	Input
•	byte29		0x00	BYTE	1.0	71.0	Input
•	byte30		0x00	BYTE	1.0	72.0	Input
•	byte31		0x00	BYTE	1.0	73.0	Input
1	byte32		0x00	BYTE	1.0	74.0	Input





#### 4.1.1.5.2. 自动读取数据

(1) 自动读取标签数据前,需根据标签大小,设置标签单元块大小字节,配置 成功会在 ISDU Info 中显示,如下图所示:

解决方案资源管理器		MAIN	renyi ≄ ×	对象浏览器								
0 0 G 🛱 - 10 - 8 🖋 -		Name		[X] Online	Туре	Size	>Add	In/Out L	Linked to ADS Symbol Watch			
線索経法協力支援運営研究(Ctrl_)	0 -	Pport1	连接主站的端[		USINT	1.0	75.0	Outp	Symbol		Value	
	~	■ index	2.索引	131	UINT	2.0	76.0	Outp	ISDU status	th 1		USINT
lg」解决方案"renyi"(1 个项目)		Subind	dex 3.子索引	0	USINT	1.0	78.0	Outo	byte1 ACHL/301	8		USINT
Person		- param	neter length 4. 数	长度1	USINT	1.0	79.0	Outp	byte2	0		USINT
MOTION		write		の境写完成	龙后晋1 USHNT	1.0	80.0	Outp	byte3	0		USINT
PLC		E read		0	USINT	1.0	81.0	Outp	byte4	0		USINT
SAFETY		byte1		8	USINT	1.0	82.0	Outp	byte5	0		USINT
64 C++		Bybyte2	写入数据块字	节 0	USINT	1.0	83.0	Outp	byte6	0		USINT
ANALYTICS		byte3		0	USINT	1.0	84.0	Outp	byte7	0		USINT
▲ 🔀 I/O		byte4		0	USINT	1.0	85.0	Outp	byte8	0		USINT
<ul> <li>The Devices</li> </ul>		byte5		0	USINT	1.0	86.0	Outp	byte9	0		USINT
<ul> <li>Device 5 (EtherCAT)</li> </ul>		S byte6		0	USINT	1.0	87.0	Outp	byte10	0		USINT
i mage		byte7		0	USINT	1.0	88.0	Outp	byte11	0		LISINT
b Sunctinite		byte8		0	USINT	1.0	89.0	Outp	hute12	0		LICINIT
Inputs		byte9		0	USINT	1.0	90.0	Outp	byte12	0		LICINT
Outputs		byte10	0	0	USINT	1.0	91.0	Outp	byters	0		UCINIT
InfoData		byte11	1	0	USINT	1.0	92.0	Outp	byte14	0		USINT
<ul> <li>Box 1 (AUEC 2A4B-BUS)</li> </ul>		byte12	2	0	USINT	1.0	93.0	Outp	byters	0		USINI
Þ 🔜 ID		Bybyte13	3	0	USINT	1.0	94.0	Outp	byte16	0		USINI
Inputs		byte14	4	0	USINT	1.0	95.0	Outp	byte17	0		USINT
IO-Link Settings		Byte15	5	0	USINT	1.0	96.0	Outp	byte18	0		USINT
P Untputs		byte16	5	0	USINT	1.0	97.0	Outp	byte19	0		USINT
Module 1 (IL-32_1/32_0)		byte17	7	0	USINT	1.0	98.0	Outp	byte20	0		USINT
h Cutoute		E byte18	8	0	USINT	1.0	99.0	Outp	byte21	0		USINT
Module 25 (ISDI L Config)		E byte 19	9	0	USINT	1.0	100.0	Outp	byte22	0		USINT
ISDU Info		byte20	0	0	USINT	1.0	101.0	Outp	byte23	0		USINT
🕨 🖬 ISDU Config 👔 🕦		byte21	1	0	USINT	1.0	102.0	Outp	byte24	0		USINT
<ul> <li>Module 26 (EVENT Config)</li> </ul>		E byte22	2	0	USINT	1.0	103.0	Outp	byte25	0		USINT
Event Info		E 1- 4-22		0	LICINIT	10	104.0	0.4-	hute26	0		LISINT

(2) 在对应地址输入自动读取数据工作模式命令值 0x01。

Name	IXI	Online	1	Туре	Size	>Add	In/Out Linked to	ADS Symbol Watch			• □ ×
byte1	0x01		Outp	Symbol	Value	т	ype				
byte2.		0x00		BYTE	1.0	44.0	Output	byte1	0x01	BYTE	I/O.Det
■ byte3	动读取命令	自 0x00		BYTE	1.0	45.0	Outp	byte2	0x07	BYTE	I/O.Det
byte4		0x00		BYTE	1.0	46.0	Outp	byte3	0x00	BYTE	I/O.Det
byte5		0x00		BYTE	1.0	47.0	Outp	byte4	0x00	BYTE	I/O.De
byte6		0x00		BYTE	1.0	48.0	Outp	byte5	0x00	BYTE	I/O.Det
byte7		0x00		BYTE	1.0	49.0	Outp	byte6	0x00	BYTE	I/O.Der
byte8		0x00		BYTE	1.0	50.0	Outp	byte7	0x00	BYTE	I/O.Det
byte9		0x00		BYTE	1.0	51.0	Outp	byte8	0x00	BYTE	I/O.De
byte10		0x00		BYTE	1.0	52.0	Outp	byte9	0x00	BYTE	I/O.De
byte11		0x00		BYTE	1.0	53.0	Outp	byte10	0x00	BYTE	I/O.De
mil 1 10		0.00		DUTT	10		A .				

## (3) 相关指令填写完成后,在过程数据输出状态位置1,开启命令,即可读取标 签内的数据信息。

解决方案资源管理器	÷ ♀ × renyi ♀ × 对象	浏览器								
0 0 G 🛗 - 10 - 8 🖋 🗕	Name	[X] Online	Туре	Size	>Add	In/Out Linked to	ADS Symbol Watch			* □ ×
搜索解决方案资源管理器(Ctrl+;)	🕑 هې 📭 ج م	0x01	BYTE	1.0	43.0	Outp	Symbol	Value	Туре	
国 解决方案"remail(1 今頃日)	■ byte2 状	态位 0x01	BYTE	1.0	44.0	Outp	byte1	0x01	BYTE	I/O.De
4 renvi	■• byte3	0x00	BYTE	1.0	45.0	Outp	byte2	0x07	BYTE	I/O.De
SYSTEM	🗳 byte4	0x00	BYTE	1.0	46.0	Outp	byte3	0x02	BYTE	I/O.De
MOTION	🗳 byte5	0x00	BYTE	1.0	47.0	Outp	byte4	0x03	BYTE	I/O.De
PLC	🗳 byte6	0x00	BYTE	1.0	48.0	Outp	byte5	0x04	BYTE	I/O.De
SAFETY	Byte7	0x00	BYTE	1.0	49.0	Outp	byte6	0x05	BYTE	1/0.De
6 C++	🗳 byte8	0x00	BYTE	1.0	50.0	Outp	byte7	0x06	BYTE	L/O.D+
ANALYTICS	📑 byte9	0x00	BYTE	1.0	51.0	Outp	byte8	0x07	BYTE	UQ.Dr
▲ <u>2</u> 1/0	byte10	0x00	BYTE	1.0	52.0	Outp	bute®	0-09	RVTE	1/O Dr
Henders	Syte11	0x00	BYTE	1.0	53.0	Outp	bytes	0-00	BYTE	1/0.04
Image	byte12	0x00	BYTE	1.0	54.0	Outp	byterio	0.03	DITE	1/0.06
Image-Info	Byte13	0x00	BYTE	1.0	55.0	Outp	bytern	0.01	DITE	1/0.06
SyncUnits	byte14	0x00	BYTE	1.0	56.0	Outp	byte 12	UXUB	BYIE	1/O.De
Inputs	byte15	0x00	BYTE	1.0	57.0	Outp	bytels	UxUc	BYIE	1/0.De
Outputs	Byte16	0x00	BYTE	1.0	58.0	Outp	byte14	0x0d	BYTE	I/O.De
InfoData	byte17	0x00	BYTE	1.0	59.0	Outp	byte15	0x0e	BYTE	I/O.De
<ul> <li>Box 1 (AUEC 2A4B-BUS)</li> </ul>	byte18	0x00	BYTE	1.0	60.0	Outp	byte16	0x0f	BYTE	I/O.De
Þ 🛄 ID	byte19	0x00	BYTE	1.0	61.0	Outp	byte17	0x10	BYTE	I/O.De
P 🔄 Inputs	byte20	0x00	BYTE	1.0	62.0	Outp	byte18	0x11	BYTE	I/O.De
P III IO-Link Settings	Byte21	0x00	BYTE	1.0	63.0	Outp	byte19	0x12	BYTE	I/O.De
Module 1 (II -32 1/32 O)	Byte22	0x00	BYTE	1.0	64.0	Outp	byte20 接收到的数据	0x13	BYTE	I/O.De
	byte23	0x00	BYTE	1.0	65.0	Outp	byte21	0x14	BYTE	I/O.De
D 🖷 Outputs	Byte24	0x00	BYTE	1.0	66.0	Outp	byte22	0x15	BYTE	I/O.De
<ul> <li>Module 25 (ISDU Config)</li> </ul>	Byte25	0x00	BYTE	1.0	67.0	Outp	byte23	0x16	BYTE	I/O.De
ISDU Info	byte26	0x00	BYTE	1.0	68.0	Outp	byte24	0x17	BYTE	I/O.De
ISDU Config	byte27	0x00	BYTE	1.0	69.0	Outp	byte25	0x0e	BYTE	I/O.De
Module 26 (EVENT Config)	Byte28	0x00	BYTE	1.0	70.0	Outp	byte26	0x0f	BYTE	I/O.De
WcState	byte29	0x00	BYTE	1.0	71.0	Outp	byte27	0x1a	BYTE	L/O.De
P 🛄 IntoData	byte30	0x00	BYTE	1.0	72.0	Outp	byte28	0x1b	BYTE	L/O.Dr
Imappings	Septe31	0x00	BYTE	1.0	73.0	Outp	hute29	Ovic	BYTE	1/0.04
	byte32	0x00	BYTE	1.0	74.0	Outp	bute30	0v1d	BYTE	1/0.04
							b.4.21	0-2-	BYTE	I/O.De
							bytest	0.00	OVTE	1/0.06
							bytesz	000	DTIE	1/0.De





4.1.1.5.3. 自动写入数据

(1) 设置数据块大小,根据标签大小设置字节

解決方案资源管理職		MAIN	renyi 🕫 🗙 🕅	会浏览器									
0 0 0 tt - 10 - # / -		Name	[X]	Online	Туре	Size	>Add	In/Out Linked to	ADS Symbol Watch				
	0 -	Pport1.	车接主动的端口等		USINT	1.0	75.0	Outp	Symbol		Value		
	~	index 2	索引	131	UINT	2.0	76.0	Outp	ISDU status	#Th 1		USINT	
aj」解決方案 renyi"(1 个坝目)		Subinde	× 3.子索引	0	USINT	1.0	78.0	Outp	byte1	8		USINT	
Penyi		parame	ter length 4.数据核	度1	USINT	1.0	79.0	Outp	byte2	0		USINT	
MOTION		Swrite		の境写完	成后晋1 USHNT	1.0	80.0	Outp	byte3	0		USINT	
PLC		Fread		0	USINT	1.0	81.0	Outp	byte4	0		USINT	
SAFETY		byte1		8	USINT	1.0	82.0	Outp	byte5	0		USINT	
6 C++		Bybyte2	写入数据块字节	0	USINT	1.0	83.0	Outp	byte6	0		USINT	
ANALYTICS		byte3		0	USINT	1.0	84.0	Outp	byte7	0		USINT	
🔺 🔀 I/O		byte4		0	USINT	1.0	85.0	Outp	bate8	0		USIN	
<ul> <li>The Devices</li> </ul>		byte5		0	USINT	1.0	86.0	Outp	bute9	0		USIN	
<ul> <li>Device 5 (EtherCAT)</li> </ul>		byte6		0	USINT	1.0	87.0	Outp	bute10	0		LISING	
i Image		byte7		0	USINT	1.0	88.0	Outo	bas11	0		LICING	
image-into		byte8		0	USINT	1.0	89.0	Outp	bas12	0		LICING	
b powers		byte9		0	USINT	1.0	90.0	Outp	byterz	0		USIN	
Outputs		byte10		0	USINT	1.0	91.0	Outp	byters	0		USIN	
InfoData		byte11		0	USINT	1.0	92.0	Outp	byte14	U		USIN	
Box 1 (AUEC 2A4B-BUS)		byte12		0	USINT	1.0	93.0	Outp	byte15	0		USINT	
ID		Exhate13		0	USINT	10	94.0	Outo	byte16	0		USINT	
👂 😑 Inputs		Er hute14		0	LISINT	1.0	95.0	Outo	byte17	0		USINT	
IO-Link Settings		Exbyte15		0	USINT	1.0	96.0	Outo	byte18	0		USINT	
Outputs		Exhute16		0	LISINT	1.0	07.0	Outp	byte19	0		USIN	
<ul> <li>Module 1 (IL-32_I/32_O)</li> </ul>		E but-17		0	LIGINIT	1.0	09.0	Outp	byte20	0		USINT	
P 🛁 Inputs		Exbute19		0	LISINT	1.0	90.0	Outp	byte21	0		USIN	
Cutputs		Et laste 10		0	USINT	1.0	100.0	Oute	byte22	0		USIN	
<ul> <li>Widdule 25 (ISDU Config)</li> <li>ISDU Jafe</li> </ul>		Extrate 20		0	USINT	1.0	101.0	Outp	byte23	0		USIN	
b ISDU Config		Black 21		0	USINT	1.0	101.0	Outp	byte24	0		USIN	
Module 26 (EVENT Config)		byte21		0	USINI	1.0	102.0	Outp	bute25	0		LISING	
b Event lefe		byte22		0	USINI	1.0	103.0	Outp	Cylice S	U		USIN	

(2) 填写自动写入数据工作模式命令值,并将需要写入的数据填入,若写入数据成功会在输入中显示,若错误位无报错则写入数据成功。

縣大力委員服百理商	* + X re	inyi 🤒 🤉	< NERDUSCHIN							
○ ○ ☆ ☆ · `o · ♂ / / -	Þ	Name (	2) [X]	Online	Туре	Size	>Add	Ir ADS Symbol Watch		
搜索解决方案资源管理器(Ctrl+;)	• م	byte1	1.输入自动写入命令值	0x02	BYTE	1.0	43.0	C Symbol		Value
□ \$20+++++\$*******************************		byte2	3.状态位置1	0x01	BYTE	1.0	44.0	C byte1 (3)	0x02	
		byte3		0x01	BYTE	1.0	45.0	C byte2	0x07	
♦ GINAL STEM		byte4		0x01	BYTE	1.0	46.0	C byte3	0x01	
MOTION		byte5		0x01	BYTE	1.0	47.0	C byte4	0x01	
PLC .		byte6		0x01	BYTE	1.0	48.0	c byte5	0x01	
SAFETY		byte7		0x01	BYTE	1.0	49.0	C byte6	0x01	
544 C++		byte8		0x01	BYTE	1.0	50.0	d hute7	0~01	
ANALYTICS		byte9	う博学寺西学)教授	0x01	BYTE	1.0	51.0	C hite?	0-01	
▲ 🔄 I/O		byte10	2項目需要 三八 数据	0x01	BYTE	1.0	52.0	d bytee 4.写入成功	0,01	
▲ ™ Devices		byte11		0x01	BYTE	1.0	53.0	C byte9	0x01	
<ul> <li>Device 5 (EtherCAT)</li> </ul>		byte12		0x01	BYTE	1.0	54.0	O byte IU	0x01	
iso Image ★■ Image Infe		byte13		0x01	BYTE	1.0	55.0	o byte11	0x01	
b Specifiete		byte14		0x00	BYTE	1.0	56.0	d byte12	0x01	
		byte15		0x00	BYTE	1.0	57.0	o byte13	0x01	
Outputs		byte16		0x00	BYTE	1.0	58.0	o byte14	0x00	
🕨 🔜 InfoData		byte17		0x00	BYTE	1.0	59.0	o byte15	0x00	
Box 1 (AUEC 2A4B-BUS)		byte18		0x00	BYTE	1.0	60.0	o byte16	0x00	
Þ 🛄 ID		byte19		0x00	BYTE	1.0	61.0	o byte17	0x00	
Inputs		byte20		0x00	BYTE	1.0	62.0	o byte18	0x00	
IO-Link Settings		byte21		0x00	BYTE	1.0	63.0	o byte19	0x00	
Outputs		byte22		0x00	BYTE	1.0	64.0	byte20	0x00	
Module 1 (IL-32_1/32_0)		byte23		0x00	BYTE	1.0	65.0	byte21	0x00	
b B Outputs		byte24		0x00	BYTE	1.0	66.0	o byte22	0x00	
A Madula 25 (ISDU Config)		hute25		0×00	BYTE	1.0	67.0	huto22	0+00	
ISDU Info		bute26		0×00	BYTE	1.0	68.0	C hite24	0,00	
ISDU Config		bute27		0×00	BYTE	1.0	69.0	C L L DS	0,00	
Module 26 (EVENT Config)		bute28		0~00	BYTE	1.0	70.0	byte25	UxUU	
WcState		bute20		0.00	DVTE	1.0	71.0	byte26	Ux00	
InfoData		buto20		0.00	DVTE	1.0	72.0	byte27	0×00	
Mappings		bytesu		0.00	DITE	1.0	72.0	byte28	0x00	
		r bytes i		UXUU	BYIE	1.0	15.0	hyte29	0x00	

### (3) 可通过自动读取指令查看写入数据是否正确。

解决方案资源管理器		renyi 🕫	× 对象浏览器											<u> </u>	1
0 0 🕼 📅 - 10 - 8 🖋 🗕	2.	Name	2	[X]	Online	Туре	Size	>Add	lr.						
搜索解决方案资源管理器(Ctrl+;)	- م	B byte1	1.命令值		0x01	BYTE	1.0	43.0	q		Symbol		Value		Туре
A 经法方表"rame"(1 个项目)		■ byte2	2.状态位置1		0x01	BYTE	1.0	44.0	c	byte1		0x01		BYTE	
A renvi		∎ byte3			0x00	BYTE	1.0	45.0	c	byte2	8	0x07		BYTE	
SYSTEM		byte4			0x00	BYTE	1.0	46.0	c	byte3		0x01		BYTE	
MOTION		■ byte5			0x00	BYTE	1.0	47.0	c	byte4		0x01		BYTE	
I PLC		byte6			0x00	BYTE	1.0	48.0	С	byte5		0x01		BYTE	
SAFETY		■ byte7			0x00	BYTE	1.0	49.0	c	byte6		0x01		BYTE	
6 C++		■ byte8			0x00	BYTE	1.0	50.0	c	byte7		0x01		BYTE	
ANALYTICS		■ byte9			0x00	BYTE	1.0	51.0	c	hyte8		0x01		BYTE	
A 🔤 1/0		Bybyte10	)		0x00	BYTE	1.0	52.0	C	byte9	法取到标签数据	0x01		BYTE	
<ul> <li>Devices</li> <li>Devices</li> <li>Devices</li> </ul>		Bybyte11			0x00	BYTE	1.0	53.0	c	bute10	Bear 19/00/02/00/06	0×01		BYTE	
image		■ byte12	2		0x00	BYTE	1.0	54.0	c	bute11		0×01		BYTE	
Image-Info		byte13	3		0x00	BYTE	1.0	55.0	c	byterii		0.01		DVTC	
SyncUnits		Byte14	÷		0x00	BYTE	1.0	56.0	c	byter2		0.01		DITE	
Inputs		■ byte1	5		0x00	BYTE	1.0	57.0	c	byters		0x01		DITE	
Outputs		Bybyte16	5		0x00	BYTE	1.0	58.0	c	byte 14		0x00		BYIE	
InfoData		Byte1	,		0x00	BYTE	1.0	59.0	С	byte15		0x00		BYTE	
<ul> <li>Box 1 (AUEC 2A4B-BUS)</li> </ul>		Byte18	3		0x00	BYTE	1.0	60.0	c	byte16		0x00		BYTE	
ID		Byte19	)		0x00	BYTE	1.0	61.0	c	byte17		0x00		BYTE	
P - Inputs		Bybyte20	0		0x00	BYTE	1.0	62.0	c	byte18		0x00		BYTE	
Gutaute		Syte21	1		0x00	BYTE	1.0	63.0	C	byte19		0x00		BYTE	
<ul> <li>Module 1 (II-32 I/32 O)</li> </ul>		By byte22	2		0x00	BYTE	1.0	64.0	с	byte20		0x00		BYTE	
P inputs		Bybyte23	3		0x00	BYTE	1.0	65.0	c	byte21		0x00		BYTE	
🕨 🐚 Outputs 🛛 🕦		Br byte24	1		0x00	BYTE	1.0	66.0	c	byte22		0x00		BYTE	
<ul> <li>Module 25 (ISDU Config)</li> </ul>		Byte2	5		0x00	BYTE	1.0	67.0	c	byte23		0x00		BYTE	
👂 😓 ISDU Info		Bybyte26	5		0x00	BYTE	1.0	68.0	c	byte24		0x00		BYTE	





#### 4.1.1.5.4. 手动读取数据

自动读取数据仅可读取 29Byte 的数据,手动读取可通过增加块计数器的值 依次读取大于 29Byte 的数据,最多可以读取 2048Byte 的数据,根据参数设置 可以按顺序读取标签中超过 29Byte 的数据。

(1) 输入读取数据的命令值,并将需要读取数据长度根据高低字节写入相应位

置,此时会在过程数据输入显示相应指令状态,示例读取低位 40 位数据如下所示:

解决方案资源管理器 · · · · ×	renyi + X 灯象闪觉器					
○ ○ 🏠 🕂 - [o - @ 👂 🗕	Name [X]	Online	Туре	Size	>Add	Ir ADS Symbol Watch
援索解決方案资源管理器(Ctrl+;)	➡byte1 命令值	0x03 🛛 🕗	BYTE	1.0	43.0	C Symbol 🕙 Value
a 解决方案"rema"(1 个项目)	■ byte2	0x00	BYTE	1.0	44.0	C byte1 0x03
	byte3	0x00	BYTE	1.0	45.0	C byte2 0x04
SYSTEM	Solution byte4	0x00	BYTE	1.0	46.0	C byte3
MOTION	➡ byte5 高位数据地址	0x00	BYTE	1.0	47.0	C byte4 0x00
PLC .	■ byte6 低位数据地址	0x00	BYTE	1.0	48.0	C byte5 0x00
SAFETY	■ byte7 高位数据长度	0x00	BYTE	1.0	49.0	C byte6 0x00
6 C++	■ byte8 低位数据长度	0x28 🚯	BYTE	1.0	50.0	c hyte7 0x00
ANALYTICS	byte9	0x00	BYTE	1.0	51.0	C hyte8 0x00
4 🖾 1/0	byte10	0x00	BYTE	1.0	52.0	C huten
	byte11	0x00	BYTE	1.0	53.0	C http:// 0.00
Device 5 (EtherCAT)	byte12	0x00	BYTE	1.0	54.0	C bytero oxoo
Image-Info	byte13	0x00	BYTE	1.0	55.0	C byteri 0x00
SyncUnits	byte14	0x00	BYTE	1.0	56.0	C byte12 0x00
D Inputs	byte15	0x00	BYTE	1.0	57.0	c byte13 0x00
Outputs	■> byte16	0x00	BYTE	1.0	58.0	c byte14 0x00
👂 🛄 InfoData	■> byte17	0x00	BYTE	1.0	59.0	c byte15 0x00
<ul> <li>Box 1 (AUEC 2A4B-BUS)</li> </ul>	■ byte18	0x00	BYTE	1.0	60.0	c byte16 0x00
Þ 🛄 ID	■> byte19	0x00	BYTE	1.0	61.0	c byte17 0x00
Inputs	■ byte20	0x00	BYTE	1.0	62.0	c byte18 0x00
P IO-Link Settings	byte21	0x00	BYTE	1.0	63.0	c byte19 0x00
<ul> <li>Modulo 1 (IL-22 1/22 O)</li> </ul>	■ byte22	0x00	BYTE	1.0	64.0	c byte20 0x00
	byte23	0x00	BYTE	1.0	65.0	C byte21 0x00
Dutputs	byte24	0x00	BYTE	1.0	66.0	C byte22 0x00
<ul> <li>Module 25 (ISDU Config)</li> </ul>	byte25	0x00	BYTE	1.0	67.0	C byte23 0x00
ISDU Info	■ byte26	0x00	BYTE	1.0	68.0	C byte24 0x00
ISDU Config	byte27	0x00	BYTE	1.0	69.0	C byte25 0x00
Module 26 (EVENT Config)	byte28	0x00	BYTE	1.0	70.0	C byte26 0x00
WcState	byte29	0x00	BYTE	1.0	71.0	C hyte27 0v00
P 🛄 IntoData	byte30	0x00	BYTE	1.0	72.0	C http://
Mappings	byte31	0x02	BYTE	1.0	73.0	C http://www.com
	■ byte32	0x00	BYTE	1.0	74.0	C har20
						byteso 0x00
						bytesi 0x00
						byte32 0x00

(2) 根据过程数据状态位字节说明中,过程数据输出字节排布,将 Bit0 置 1, 表示命令开始,此时过程数据输入,可以按顺序接收到标签中的数据。

	renge - A	A DECOSIGNA									
0068.000	Name		[X]	Online	Туре	Size	>Add	Ir Al			
搜索解决方案资源管理器(Ctrl+;)	- Syte1	2		0x03	BYTE	1.0	43.0	9	Symbol	Value	Туре
国 解决方式"rampi(1 个项目)	BP byte2						44.0	С	byte1 to a strille zolling	0x03	BYTE
	Se byte3	输出状态位置1		0x00	BYTE	1.0	45.0	c	byte2 制入接收到指	0x05	BYTE
SYSTEM	byte4	表示命令开始		0x00	BYTE	1.0	46.0	q	byte3	0x01	BYTE
MOTION	byte5			0x00	BYTE	1.0	47.0	c	byte4	0x02	BYTE
III PLC	S byte6			0x00	BYTE	1.0	48.0	d	byte5	0x03	BYTE
SAFETY SAFETY	Syste7			0x00	BYTE	1.0	49.0	q	byte6	0x04	BYTE
56 C++	Solution byte8			0x28	BYTE	1.0	50.0	d	byte7	0x05	BYTE
ANALYTICS	Syte9			0x00	BYTE	1.0	51.0	q	byte8	0x06	BYTE
	byte10			0x00	BYTE	1.0	52.0	d	byte9	0x05	BYTE
A Devices	byte11			0x00	BYTE	1.0	53.0	c	byte10	0x62	BYTE
= Image	byte12			0x00	BYTE	1.0	54.0	d	byterio huterii	0+24	BYTE
Image-Info	byte13			0x00	BYTE	1.0	55.0	c	bytern bytern	0x24	DVTE
SyncUnits	byte14			0x00	BYTE	1.0	56.0	d	byterz	0.04	DITE
👂 🛄 Inputs	byte15			0x00	BYTE	1.0	57.0	c	byters	0x56	Brie
Outputs	byte16			0x00	BYTE	1.0	58.0	d	byte14	0x69	BYTE
🕨 🔚 InfoData	byte17			0x00	BYTE	1.0	59.0	c	byte15	Uxbe	BYIE
<ul> <li>Box 1 (AUEC 2A4B-BUS)</li> </ul>	byte18			0x00	BYTE	1.0	60.0	d	byte16 接收到的数据	0x8c	BYTE
	byte19			0x00	BYTE	1.0	61.0	c	byte17	0x71	BYTE
<ul> <li>Inputs</li> <li>Inputs</li> </ul>	Syste20			0x00	BYTE	1.0	62.0	c	byte18	0x4d	BYTE
Dutoute	byte21			0x00	BYTE	1.0	63.0	c	byte19	Oxaf	BYTE
Module 1 (IL-32 1/32 O)	Solution byte22			0x00	BYTE	1.0	64.0	c	byte20	0x7d	BYTE
Inputs	byte23			0x00	BYTE	1.0	65.0	c	byte21	0x6e	BYTE
👂 🖷 Outputs 👥 🕦	Solution byte24			0x00	BYTE	1.0	66.0	c	byte22	0x46	BYTE
<ul> <li>Module 25 (ISDU Config)</li> </ul>	byte25			0x00	BYTE	1.0	67.0	d	byte23	0x91	BYTE
ISDU Info	Syte26			0x00	BYTE	1.0	68.0	q	byte24	0xd7	BYTE
ISDU Config	byte27			0x00	BYTE	1.0	69.0	c	byte25	0xd0	BYTE
Module 26 (EVENT Config)	Syte28			0x00	BYTE	1.0	70.0	q	byte26	0x8c	BYTE
P WcState	byte29			0x00	BYTE	1.0	71.0	c	byte27	0x00	BYTE
Mannings	Syte30			0x00	BYTE	1.0	72.0	q	byte28	0x00	BYTE
	byte31			0x00	BYTE	1.0	73.0	q	byte29	0x00	BYTE
	byte32			0x00	BYTE	1.0	74.0	q	byte30	0x00	BYTE
									byte31	(0x01) (中)+教祭1	BYTE
									byte32	(0x00) 王(拱)田(古	BYTE
									-,	2011庆国	



(3) 当需要接收块计数2的值时,需在输出的块计数器位置+1即可依此类推, 当接收数据到所设置的数据长度后,输入状态位的命令结束位会置1,此时 表示数据接收完成,当块计数器超过255时,此时块计数器的值会重置为0。

N大刀 会 其 原 日 理 府	Y X renyi Y X Machigan	1						
○ ○ ☆ ☆ - j · j · @ / ♪ <u>-</u>	Name	[X] Online	Туре	Size	>Add	Ir ADS Symbol Watch		
电索解决方案资源管理器(Ctrl+;)	م - 🔤 byte1	0x03	BYTE	1.0	43.0	C Symbol	Value	Туре
留中方案"renvi"(1 个项目)	byte2	0x01	BYTE	1.0	44.0	C byte1	0x03 (3)	BYTE
a 📑 renvi	byte3	0x00	BYTE	1.0	45.0	C byte2	0x07 接收完成	BYTE
SYSTEM	byte4	0x00	BYTE	1.0	46.0	C byte3	0x1a	BYTE
MOTION	By byte5	0x00	BYTE	1.0	47.0	d byte4	0x45	BYTE
PLC	By byte6	0x00	BYTE	1.0	48.0	d byte5	0x44	BYTE
C SAFETY	byte7	0x00	BYTE	1.0	49.0	d byte6	0x61	BYTE
G C++	byte8	0x28	BYTE	1.0	50.0	d byte7	0x44	BYTE
ANALYTICS	byte9	0x00	BYTE	1.0	51.0	d byte8 块计数器2的标签	数据 0x24	BYTE
	byte10	0x00	BYTE	1.0	52.0	C byte9	0x02	BYTE
Im Devices     Devices     S (EtherCAD)	byte11	0x00	BYTE	1.0	53.0	d bute10	0x71	BYTE
<ul> <li>Bimage</li> </ul>	byte12	0x00	BYTE	1.0	54.0	d bute11	0+21	DVTE
Image-Info	byte13	0x00	BYTE	1.0	55.0	d butell	0.06	DVTE
SyncUnits	byte14	0x00	BYTE	1.0	56.0	d bytel2	0,80	DYTE
Inputs	byte15	0x00	BYTE	1.0	57.0	c byte13	UXCB	BYIE
Outputs	byte16	0x00	BYTE	1.0	58.0	d byte14	Ux03	BYTE
🕨 📑 InfoData	byte17	0x00	BYTE	1.0	59.0	d byte15	0x00	BYTE
<ul> <li>Box 1 (AUEC 2A4B-BUS)</li> </ul>	byte18	0x00	BYTE	1.0	60.0	c byte16	0x00	BYTE
Þ 🛄 ID	byte19	0x00	BYTE	1.0	61.0	c byte17	0x00	BYTE
P 🛄 Inputs	Bybyte20	0x00	BYTE	1.0	62.0	c byte18	0x00	BYTE
P 🛄 IO-Link Settings	Bybyte21	0x00	BYTE	1.0	63.0	o byte19	0x00	BYTE
V III Outputs	Bybyte22	0x00	BYTE	1.0	64.0	c byte20	0x00	BYTE
<ul> <li>Windule I (IL-32_I/32_0)</li> <li>Inputs</li> </ul>	byte23	0x00	BYTE	1.0	65.0	C byte21	0x00	BYTE
P Cutouts	byte24	0x00	BYTE	1.0	66.0	C byte22	0x00	BYTE
<ul> <li>Module 25 (ISDU Config)</li> </ul>	byte25	0x00	BYTE	1.0	67.0	C byte23	0x00	BYTE
ISDU Info	byte26	0x00	BYTE	1.0	68.0	C byte24	0x00	BYTE
ISDU Config	byte27	0x00	BYTE	1.0	69.0	C byte25	0x00	BYTE
Module 26 (EVENT Config)	By byte28	0x00	BYTE	1.0	70.0	C hute26	0×00	BYTE
WcState	byte29	0x00	BYTE	1.0	71.0	C hute27	0+00	DVTE
InfoData	■ byte30 2 输出块计数器	+1 0x00	BYTE	1.0	72.0	C hut-20	0.00	DALE
Mappings	Webyte31	0x01	BYTE	1.0	73.0	G L L 20	0,00	DYTE
	wyte32	0x00	BYTE	1.0	74.0	C byte29	0x00	BYIE
					19.000.0	byte30	Ux00	BYTE
						byte31	0x02 块计数器2	BYTE
						byte32	0x00	BYTE





#### 4.1.1.5.5. 手动写入数据

自动写入数据仅可写入 29Byte 的数据,手动写入可通过增加块计数器的值 依次写入大于 29Byte 的数据,最多可以写入 2048Byte 的数据,根据参数设置 可以按顺序写入标签中超过 29Byte 的数据。

(1) 在过程数据输出中,设置写入数据命令码,根据实际需要写入高位或低位数据,填写地址以及数据长度,本示例以地址从0开始,将50个数据写入标签,并将状态位置1,表示命令开启,如下图所示:

○ ① ② ○ ② ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○	解决方案资源管理器 🔹 🕂 🗙	renyi + × 对象浏览器								
Press 2019年登録(Cu1+3)     Port     Port	○ ○ ☆ # - 10 - @ / <mark>/</mark> -	Name [X]	Online	Туре	Size	>Add	lr /	ADS Symbol Watch		
P = 10 mage     P = 10	搜索解决方案资源管理器(Ctrl+;)	■ byte1 设置写入数据命令码	0x04	BYTE	1.0	43.0	q	Symbol 4		Value
Image         Dod         DYTE         1.0         45.0         C         Upwa2         DeckLositi<         0.00           Image         Dod         Dyta3         Dod         Dyta3         Dod         Dyta3         Dod           Image         Dod         Dyta3         Dod         Dyta4         Dod         Dyta3         Dod           Image         Dod         Dyta7         Dod         Dyta4         Dod         Dyta4         Dod		byte2	0x00	BYTE	1.0	44.0	C	byte1	0x04	
SYSTEM         Double Structure         Dysee         Ood         Dyses         Ood         Dyses </td <td>4 Tenvi</td> <td>byte3</td> <td>0x00</td> <td>BYTE</td> <td>1.0</td> <td>45.0</td> <td>q</td> <td>byte2</td> <td>0x04</td> <td></td>	4 Tenvi	byte3	0x00	BYTE	1.0	45.0	q	byte2	0x04	
MCTION         ・bytes         0.000         MCTION         bytes         0.000           EVEC         bytes         0.000         BVTE         1.0         440.         bytes         0.000           SAFETY         bytes         0.000         BVTE         1.0         440.         bytes         0.000           SAFETY         bytes         0.000         BVTE         1.0         460.         bytes         0.000           SAFETY         bytes         0.000         BVTE         1.0         560.         bytes         0.000           SAFETY         bytes         0.000         BVTE         1.0         560.         bytes         0.000           SAFETY         bytes         0.000         BVTE         1.0         550.         bytes         0.000           SAFETY         bytes         0.000         BVTE         1.0         550.         c         bytes         0.000         BVTE         0.000         BVTE         0.000<	SYSTEM	■ byte4	0x00表示地址	BYTE	1.0	46.0	c	byte3	0x00	
● Pice       ● bytes       0.00       BVTE       1.0       48.0       c       bytes       0.00         ● bytes       0.00       BVTE       1.0       48.0       c       bytes       0.00         ● bytes       0.00       BVTE       1.0       50.0       bytes       0.00         ● bytes	MOTION	■ byte5高位数据地址	0x00从低位0开始	BYTE	1.0	47.0	C	byte4	0x00	
AFETV         中央r<着位数限长度         O.OO         BYTE         1.0         440.0         c         byte5         0.00           Web/ref         0.30         BYTE         1.0         50.0         byte5         0.00           Web/ref         0.30         BYTE         1.0         50.0         byte5         0.00           Web/ref         0.30         BYTE         1.0         52.0         c         byte6         0.00           Web/ref         0.00         BYTE         1.0         52.0         c         byte8         0.00           Web/ref         0.00         BYTE         1.0         55.0         c         byte9         0.00           Web/ref         0.00         BYTE         1.0         55.0         c         byte1         0.00           Web/ref         0.00         BYTE         1.0         55.0         c         byte1         0.00           Web/ref         0.00         BYTE         1.0         55.0         c         byte13         0.00           Web/ref         0.00         BYTE         1.0         55.0         c         byte13         0.00           Web/ref         0.000         BYTE         1.0	I PLC	■ byte6低位数据地址	0x00	BYTE	1.0	48.0	c	byte5	0x00	
image       image <t< td=""><td>C SAFETY</td><td>■ byte7高位数据长度</td><td>0x00</td><td>BYTE</td><td>1.0</td><td>49.0</td><td>c</td><td>byte6</td><td>0x00</td><td></td></t<>	C SAFETY	■ byte7高位数据长度	0x00	BYTE	1.0	49.0	c	byte6	0x00	
MARL/TICS         Boyes         O.00         BYTE         1.0         51.0         C         bytes         O.00           ************************************	8- C++	■ byte8低位数据长度	(0x32) (3)	BYTE	1.0	50.0	c	byte7	0x00	
● byer10         0.000         BYTE         1.0         5.0.0         byer30         0.000           ● byer30         ● byer30         0.000         BYTE         1.0         5.0.0         c         byer30         0.000           ● byer30         ● byer31         0.000         BYTE         1.0         5.0.0         c         byer31         0.000           ● byer31         0.000         BYTE         1.0         5.0.0         c         byer41         0.000           ● byer31         0.000         BYTE         1.0         5.0.0         c         byer41         0.000           ● byer31         0.000         BYTE         1.0         5.0.0         c         byer41         0.000           ● byer43         0.000         BYTE         1.0         5.0.0         c         byer44         0.000           ● byer45         0.000         BYTE         1.0         6.0.0         c         byer45         0.000           ● byer45         0.000         BYTE         1.0         6.0.0         c         byer45         0.000           ● byer45         0.000         BYTE         1.0         6.0.0         byer45         0.000           ● byer45	ANALYTICS	■ byte9	0x00	BYTE	1.0	51.0	c	byte8	0x00	
■ Brokes         0.000         BVTE         1.0         53.0         c         byte10         0.000           ■ mage         0.000         BVTE         1.0         53.0         c         byte10         0.000           ■ mage         0.000         BVTE         1.0         55.0         c         byte11         0.000           ■ byte14         0.000         BVTE         1.0         55.0         c         byte12         0.000           ■ byte14         0.000         BVTE         1.0         55.0         c         byte12         0.000           ■ byte14         0.000         BVTE         1.0         55.0         c         byte12         0.000           ■ byte14         0.000         BVTE         1.0         55.0         c         byte13         0.000           ■ byte14         0.000         BVTE         1.0         56.0         c         byte13         0.000           ■ byte15         0.000         BVTE         1.0         56.0         c         byte15         0.000           ■ byte14         0.000         BVTE         1.0         66.0         c         byte15         0.000           ■ byte14         0.000		Syste10	0x00	BYTE	1.0	52.0	c	byte9	0x00	
• • • • • • • • • • • • • • • • • • •	<ul> <li>Bevices</li> <li>Devices</li> <li>S (EtherCAT)</li> </ul>	Solution byte11	0x00	BYTE	1.0	53.0	c	byte10	0×00	
Image Info         Byord 1         Accord (accord (b) (c) (c) (c) (c) (c) (c) (c) (c) (c) (c	Image	■ byte12 表示在低位写 \ 50 个数据	₽ 0x00	BYTE	1.0	54.0	c	byte 10	0+00	
▶       2 synclution       byte14       0.000       BVTE       1.0       5.0.0       c       byte12       0.000         ▶       0 loputs       byte15       0.000       BVTE       1.0       5.0.0       c       byte13       0.000         ▶       0 loputs       byte15       0.000       BVTE       1.0       5.0.0       c       byte13       0.000         >       Disputs       byte16       0.000       BVTE       1.0       5.0.0       c       byte13       0.000         >       Disputs       byte18       0.000       BVTE       1.0       6.0.0       byte18       0.000       byte13       0.000       BVTE       1.0       6.0.0       byte18       0.000       byte18       0.000       byte19       0	image-Info	■ byte13	<sup>12</sup> 0x00	BYTE	1.0	55.0	c	bytern	0.00	
▶       inputs       0.000       BVTE       1.0       57.0       c       0.001         ▶       infoDats       0.000       BVTE       1.0       57.0       c       0.001         ▶       infoDats       0.001       BVTE       1.0       58.0       c       0.001         ▶       infoDats       0.001       BVTE       1.0       58.0       c       byte13       0.000         ▶       InfoDats       0.001       BVTE       1.0       58.0       c       byte13       0.000         ▶       InfoDats       0.001       BVTE       1.0       63.0       c       byte17       0.000         ▶       Inputs       0.001       BVTE       1.0       63.0       c       byte17       0.000         ▶       Inputs       0.001       BVTE       1.0       63.0       c       byte17       0.000         ▶       Inputs       0.001       BVTE       1.0       63.0       c       byte30       0.000         ▶       Inputs       0.001       BVTE       1.0       63.0       c       byte30       0.001         ▶       Inputs       0.002       BVTE       1.0	SyncUnits	byte14	0x00	BYTE	1.0	56.0	c	byte12	0x00	
▶ ■ Outputs       ■ byte16       0.000       BVTE       1.0       58.0       c       byte13       0.000         ▶ ■ InfoData       ■ byte16       0.000       BVTE       1.0       58.0       c       byte15       0.000         ▶ ■ Box1 (ALEC 2AB-BUS)       ■ byte18       0.000       BVTE       1.0       6.0.0       c       byte16       0.000         ▶ ■ Dot_Inix Settings       ■ byte19       0.000       BVTE       1.0       6.0.0       c       byte18       0.000         ▶ ■ Dot_Inix Settings       ■ byte20       0.000       BVTE       1.0       6.0.0       c       byte18       0.000         ▶ ■ Dot_Unix Settings       ■ byte23       0.000       BVTE       1.0       6.0.0       c       byte23       0.000         ▶ ■ logLink Settings       ■ byte23       0.000       BVTE       1.0       6.0.0       c       byte23       0.000         ▶ ■ logLink       ■ byte23       0.000       BVTE       1.0       6.0.0       c       byte23       0.000         ▶ ■ logLink       ■ byte24       0.000       BVTE       1.0       6.0.0       c       byte23       0.000         ▶ ■ logLink       ■ byte24       0.000	Inputs	byte15	0x00	BYTE	1.0	57.0	c	byte 13	0x00	
▶ ■ info2tas       ■ byte17       0.00       BVTE       1.0       50.0       c       byte15       0.000         ▶ ■ Do 1 (AUEC 2AU8-BUS)       ■ byte18       0.000       BVTE       1.0       6.0.0       byte16       0.000         ▶ ■ Do 1       D       ■ byte20       0.000       BVTE       1.0       6.0.0       byte17       0.000         ▶ ■ Do 1.ink Strtings       ■ byte20       0.000       BVTE       1.0       6.0.0       byte19       0.000         ▶ ■ Do 1.ink Strtings       ■ byte20       0.000       BVTE       1.0       6.0.0       byte19       0.000         ▶ ■ Dotate       ● byte21       0.000       BVTE       1.0       6.0.0       byte20       0.000         ▶ ■ Inputs       ■ byte20       0.000       BVTE       1.0       6.0.0       byte20       0.000       BVTE       1.0       7.0.0       byte23       0.000 </td <td>Outputs</td> <td>■ byte16</td> <td>0x00</td> <td>BYTE</td> <td>1.0</td> <td>58.0</td> <td>d</td> <td>byte14</td> <td>0x00</td> <td></td>	Outputs	■ byte16	0x00	BYTE	1.0	58.0	d	byte14	0x00	
▲ ■ Box 1 (AUE CA48-BUS)       ■ byte18       0.00       BVTE       1.0       60.0       c       byte16       0.000         ▶ □       Dyta18       0.00       BVTE       1.0       61.0       c       byte18       0.00         ▶ □       Dyta20       0.00       BVTE       1.0       63.0       c       byte18       0.00         ▶ □       Outputs       ■ byte20       0.00       BVTE       1.0       65.0       c       byte19       0.000         ▶ □       Outputs       ■ byte20       0.00       BVTE       1.0       65.0       c       byte20       0.00         ▶ □       Inputs       ■ byte23       0.00       BVTE       1.0       65.0       c       byte23       0.00         ▶ □       Inputs       ■ byte23       0.00       BVTE       1.0       66.0       c       byte23       0.00         ▶ □       Inputs       ■ byte23       0.00       BVTE       1.0       66.0       c       byte23       0.00         ▶ □       Inputs       ■ byte23       0.00       BVTE       1.0       67.0       byte23       0.00         ▶ □       Byte35       0.00       BVTE       <	InfoData	Syste 17	0x00	BYTE	1.0	59.0	c	byte15	0x00	
▶       D       biple19       0.00       BVTE       1.0       61.0       c       bite17       0.00         ▶       10.0       10.0       62.0       c       bite3       0.00         ▶       10.0       1.0       62.0       c       bite3       0.00         ▶       10.0       1.0       62.0       c       bite3       0.00         ▶       10.0       63.0       c       bite3       0.00         ▶       10.0       68.0       c       bite3       0.00         ▶       10.0       10.0       70.0       c       bite3       0.00         ▶       10.0       70.0       c       bite3       0.00	<ul> <li>Box 1 (AUEC 2A4B-BUS)</li> </ul>	Syste18	0x00	BYTE	1.0	60.0	c	byte16	0x00	
▶       Inputs       ■ byhe20       0x00       BYTE       1.0       62.0       c       byte18       0x00         ▶       Oxdputs       ■ byhe22       0x00       BYTE       1.0       63.0       c       byte20       0x00         ▶       Oxdputs       ■ byhe22       0x00       BYTE       1.0       63.0       c       byte20       0x00         ▶       Inputs       ■ byhe22       0x00       BYTE       1.0       65.0       c       byte20       0x00         ▶       Inputs       ■       ■ byhe22       0x00       BYTE       1.0       65.0       c       byte20       0x00         ▶       Inputs       ●       Inputs       0       65.0       c       byte23       0x00         >       Module 25 (ISU Config)       ■ byte23       0x00       BYTE       1.0       67.0       c       byte23       0x00         >       ISU Config       ■ byte23       0x00       BYTE       1.0       67.0       c       byte23       0x00         >       ISU Config       ■ byte23       0x00       BYTE       1.0       70.0       c       byte23       0x00         >       M	D ID	byte19	0x00	BYTE	1.0	61.0	c	byte17	0x00	
▶       ■ byte21       0.00       BYTE       1.0       63.0       c       byte19       0.00         ▶       Outputs       ■ byte23       0.00       BYTE       1.0       63.0       c       byte21       0.00         ▶       ■ byte23       0.00       BYTE       1.0       63.0       c       byte21       0.00         ▶       ■ byte23       0.00       BYTE       1.0       65.0       c       byte23       0.00         ▶       ■ byte24       0.00       BYTE       1.0       65.0       c       byte23       0.00         ▶       ■ byte24       0.00       BYTE       1.0       65.0       c       byte23       0.00         >       ■ byte24       0.00       BYTE       1.0       65.0       c       byte23       0.00         >       ■ byte24       0.00       BYTE       1.0       65.0       c       byte23       0.00         >       ■ byte24       0.00       BYTE       1.0       7.00       byte23       0.00       byte3       0.00         >       ■ byte28       0.00       BYTE       1.0       7.00       byte26       0.00       byte3       0.	Inputs	■ byte20	0x00	BYTE	1.0	62.0	d	byte18	0x00	
<ul> <li> <ul> <li></li></ul></li></ul>	P IO-Link Settings	byte21	0x00	BYTE	1.0	63.0	c	byte19	0x00	
▶ liput23       0x00       BYTE       1.0       65.0       c       byte21       0x00         ▶ liput23       0x00       BYTE       1.0       65.0       c       byte23       0x00         ▶ liput23       0x00       BYTE       1.0       65.0       c       byte23       0x00         ▶ liput23       0x00       BYTE       1.0       66.0       c       byte23       0x00         > liput3       0x00       BYTE       1.0       66.0       c       byte23       0x00         > liput3       0x00       BYTE       1.0       66.0       c       byte23       0x00         > liput3       0x00       BYTE       1.0       66.0       c       byte23       0x00         > liput3       0x00       BYTE       1.0       70.0       byte25       0x00         > liput3       0x00       BYTE       1.0       70.0       byte25       0x00         > liput3       0x00       BYTE       1.0       70.0       byte25       0x00         > liput3       0x00       BYTE       1.0       70.0       byte26       0x00         > liput3       0x00       BYTE       1.0       70.0	<ul> <li>Outputs</li> <li>Markela 1 (II 22 1/22 O)</li> </ul>	byte22	0x00	BYTE	1.0	64.0	d	byte20	0x00	
Image: Construction	house I (12-52_1/32_0)	byte23	0x00	BYTE	1.0	65.0	c	byte21	0x00	
• Modula 23 (ISDU Config)         • byte23         0x00         BYTE         1.0         67.0         c         byte23         0x00           > isDU Config         • byte27         0x00         BYTE         1.0         68.0         c         byte23         0x00           > Modula 26 (EVENT Config)         • byte27         0x00         BYTE         1.0         67.0         c         byte23         0x00           > Modula 26 (EVENT Config)         • byte27         0x00         BYTE         1.0         70.0         c         byte25         0x00           > imfoData         • byte30         0x00         BYTE         1.0         71.0         c         byte26         0x00           • byte31         0x00         BYTE         1.0         73.0         c         byte30         0x00         byte3         0x00         byte30         0x0	Outputs	■ byte24	0x00	BYTE	1.0	66.0	d	byte22	0x00	
Image: Style Info       Single Style Info       Single Style Info	<ul> <li>Module 25 (ISDU Config)</li> </ul>	■ byte25	0x00	BYTE	1.0	67.0	d	byte23	0x00	
<ul> <li></li></ul>	👂 🛄 ISDU Info	byte26	0x00	BYTE	1.0	68.0	c	byte24	0x00	
<ul> <li></li></ul>	👂 🖷 ISDU Config	byte27	0x00	BYTE	1.0	69.0	d	byte25	0x00	
>         SuperState	Module 26 (EVENT Config)	■ byte28	0x00	BYTE	1.0	70.0	d	hyte26	0x00	
b         InfoOsta         Optical         Opt	WcState	byte29	0x00	BYTE	1.0	71.0	d	bute 27	0~00	
Image         Mappings         Ox00         BYTE         1,0         73,0         Optes 3         Ox00           Image         bytes 32         0x00         BYTE         1,0         73,0         C         bytes 30         0x00           Image         bytes 32         0x00         BYTE         1,0         74,0         C         bytes 30         0x00           Image         bytes 32         0x00         BYTE         1,0         74,0         C         bytes 30         0x00           Image         bytes 32         0x00         BYTE         0x00         bytes 31         0x00	InfoData	byte30	0x00	BYTE	1.0	72.0	c	byte27	0.00	
■ byte32 0x00 BYTE 1.0 74.0 C byte30 0x00 byte31 0x00 byte32 0x00	Mappings	Solution byte31	0x00	BYTE	1.0	73.0	c	b.t-20	0.00	
byte30 0x00 byte33 0x00 byte32 0x00		Solution byte32	0x00	BYTE	1.0	74.0	d	bytez9	0,00	
byte31 0x00 byte32 0x00								byte30	0x00	
byte32 0x00								byte31	0x00	
								byte32	0x00	

(2) 待输入状态位显示命令开始确认,可开始将需要写入标签的数据写入到 Byte3~Byte30 中,将数据写入:

解决方案资源管理器 ▼ 平	🗙 renyi 🕫 🗙	对象浏览器								
○ ○ ☆ ☆ - `o - # ≯ -	Name	P	] Online	Туре	Size	>Add	Ir Al	DS Symbol Watch		
搜索解决方案资源管理器(Ctrl+;)	ρ - ■ Syte1	0	0x04	BYTE	1.0	43.0	q	Symbol	Value	
园 Wichotog (remuil(1 个项目)	Solution byte2	9	0x01	BYTE	1.0	44.0	c	byte1	0x04	BYTE
4 renvi	■ byte3		0x0f	BYTE	1.0	45.0	d	byte2	0x05	BYTE
SYSTEM	byte4		0x45	BYTE	1.0	46.0	q	byte3	0x0f	BYTE
MOTION	byte5		0x23	BYTE	1.0	47.0	q	byte4	0x45	BYTE
PLC .	Syte6		0x3f	BYTE	1.0	48.0	q	byte5	0x23	BYTE
SAFETY	byte7		0x17	BYTE	1.0	49.0	q	byte6	0x3f	BYTE
644 C++	byte8		0x0f	BYTE	1.0	50.0	d	byte7	0x17	BYTE
ANALYTICS	byte9		0x0e	BYTE	1.0	51.0	c	byte8	0x0f	BYTE
▲ <u></u> 1/0	byte10		0x3a	BYTE	1.0	52.0	c	bute9	OvDe	BYTE
<ul> <li>Devices</li> <li>Devices</li> <li>Ether(AT)</li> </ul>	Syte11		0x60	BYTE	1.0	53.0	d	byte10	0x3a	BYTE
2 Image	byte12		0x23	BYTE	1.0	54.0	q	bute11	0×60	BYTE
Image-Info	byte13		0x45	BYTE	1.0	55.0	c	bytern	0.22	DVTE
SyncUnits	byte14		0x23	BYTE	1.0	56.0	d	byterz	0.45	DITE
Þ 🛄 Inputs	byte15		0x2d	BYTE	1.0	57.0	q	byte 13	0x45	BYIE
Outputs	byte16	写入前28位数据	0x57	BYTE	1.0	58.0	q	byte14	0x23	BYIE
InfoData	byte17		0x45	BYTE	1.0	59.0	d	byte15	0x2d	BYTE
Box 1 (AUEC 2A4B-BUS)	byte18		0x20	BYTE	1.0	60.0	d	byte16 输入显示已写入的(	0x57	BYTE
P - ID	byte19		0x3f	BYTE	1.0	61.0	d	byte17	0x45	BYTE
h D Lieb Setting	byte20		0x19	BYTE	1.0	62.0	q	byte18	0x20	BYTE
b Cutoute	byte21		0x41	BYTE	1.0	63.0	c	byte19	0x3f	BYTE
Module 1 (II -32 1/32 O)	byte22		0x24	BYTE	1.0	64.0	q	byte20	0x19	BYTE
Inputs	byte23		0x27	BYTE	1.0	65.0	d	byte21	0x41	BYTE
Outputs	byte24		0x19	BYTE	1.0	66.0	d	byte22	0x24	BYTE
<ul> <li>Module 25 (ISDU Config)</li> </ul>	byte25		0x0e	BYTE	1.0	67.0	c	byte23	0x27	BYTE
👂 😑 ISDU Info	■ byte26		0x3a	BYTE	1.0	68.0	c	byte24	0x19	BYTE
ISDU Config	byte27		0x41	BYTE	1.0	69.0	d	byte25	0x0e	BYTE
Module 26 (EVENT Config)	byte28		0x19	BYTE	1.0	70.0	d	byte26	0x3a	BYTE
WcState	byte29		0x6f	BYTE	1.0	71.0	c	byte27	0x41	BYTE
Manningr	byte30		0xf6	BYTE	1.0	72.0	c	byte28	0x19	BYTE
a mappings	byte31		(0x01)	BYTE	1.0	73.0	C	byte29	0x6f	BYTE
	byte32	/	0x00	BYTE	1.0	74.0	q	byte30	0vf6	BYTE
		计统计 计非非规则 第1						byte31	0v01	BYTE
		并付块11数简直1						byte31	0×00	PVTE
								输入块计数器显示块计数器18	示1 9值已经写入	UTE


(3) 写入块计数器 2 的值,再将块计数器置 2,表示将数据写入块计数器 2,并 且在完成最后传输后,过程数据输入状态位会显示命令完成,此时所需要 传输的数据已经成功传输。

解决方案资源管理器	- ¶ ×   ⊓	enyi 🕫 🗙 🗴	象別高器						<u> </u>	
0 0 🕼 📆 - To - 8 🏓 💻		Name	[	X] Online	Туре	Size	>Add	Ir ADS Symbol Watch		
搜索解决方案资源管理器(Ctrl+;)	ا دم	byte1		0x04	BYTE	1.0	43.0	C Symbol	Value	
回 ····································		byte2		0x01	BYTE	1.0	44.0	C byte1	0x04	BYTE
A remain		byte3		0x01	BYTE	1.0	45.0	C byte2	0x07) 命令结束	BYTE
SYSTEM		byte4		0x01	BYTE	1.0	46.0	C byte3	0x01	BYTE
MOTION		byte5		0x01	BYTE	1.0	47.0	C byte4	0x01	BYTE
PLC		byte6		0x01	BYTE	1.0	48.0	C byte5	0x01	BYTE
B SAFETY		byte7		0x01	BYTE	1.0	49.0	C byte6	0x01	BYTE
See C++		byte8		0x01	BYTE	1.0	50.0	c byte7	0x01	BYTE
ANALYTICS		byte9		0x01	BYTE	1.0	51.0	C byte8	0x01	BYTE
▲ <u>∞</u> 1/0		byte10		0x01	BYTE	1.0	52.0	C bute9	0x01	BYTE
Bevices		byte11		0x01	BYTE	1.0	53.0	C bute10	0×01	BYTE
Image		byte12	0	0x01	BYTE	1.0	54.0	C bute11	0×01	BYTE
Image-Info		byte13	EN ATABLE	0x01	BYTE	1.0	55.0	C hute12	0-01	BYTE
SyncUnits		byte14	与人东下的偃	0x01	BYTE	1.0	56.0	C bast2	0.01	DITE
Inputs		byte15		0x01	BYTE	1.0	57.0	C byters	0.01	DYTE
Outputs		byte16		0x01	BYTE	1.0	58.0	C byte 14	0x01	BYIE
InfoData		byte17		0x01	BYTE	1.0	59.0	c byte15	0x01	BAIF
Box 1 (AUEC 2A4B-BUS)		byte18		0x01	BYTE	1.0	60.0	c byte16	0x01	BAIF
		byte19		0x01	BYTE	1.0	61.0	c byte17	0x01	BYTE
h IO Link Cattings		byte20		0x01	BYTE	1.0	62.0	c byte18	0x01	BYTE
Dutruits		byte21		0x01	BYTE	1.0	63.0	c byte19	0x01	BYTE
<ul> <li>Module 1 (IL-32 I/32 O)</li> </ul>		byte22		0x01	BYTE	1.0	64.0	c byte20	0x01	BYTE
D Inputs		byte23		0x01	BYTE	1.0	65.0	C byte21	0x01	BYTE
Outputs		byte24		0x01	BYTE	1.0	66.0	C byte22	0x01	BYTE
<ul> <li>Module 25 (ISDU Config)</li> </ul>		byte25		0x00	BYTE	1.0	67.0	C byte23	0x01	BYTE
ISDU Info		byte26		0x00	BYTE	1.0	68.0	C byte24	0x01	BYTE
ISDU Config		byte27		0x00	BYTE	1.0	69.0	C byte25	0x00	BYTE
Module 26 (EVENT Config)		byte28		0x00	BYTE	1.0	70.0	C byte26	0x00	BYTE
P WcState		byte29		0x00	BYTE	1.0	71.0	C byte27	0x00	BYTE
Mannings		byte30	2	0x00	BYTE	1.0	72.0	c byte28	0x00	BYTE
a mappings		byte31		0x02	BYTE	1.0	73.0	C byte29	0x00	BYTE
		byte32	块计数器+1	0x00	BYTE	1.0	74.0	C byte30	0x00	BYTE
								bute31	0x02	BVTE
								hyte32	0x00	BYTE
								1431	Then add them a which	STIL
								块计	<b>数器2的值与人成切</b>	





## 通过读取数据工作模式查看写入数据是否正确

renyi	对象浏览器	ADS Symbol Watch 💠 🗙					
	Symbol	Value	Туре		Pat	th	
byte1		0x03	BYTE	ADS Symbol Wat	tch		
byte2		0x07	BYTE	Syn	nbol	Value	T
byte3		0x01	BYTE	byte1		0x03	BYTE
byte4		0x01	BYTE	byte2		0x05	BYTE
byte5		0x01	BYTE	byte3		0x0f	BYTE
byte6		0x01	BYTE	byte4		0x45	BYTE
byte7		0x01	BYTE	byte5		0x23	BYTE
byte8		0x01	BYTE	byte6		0x3f	BYTE
byte9		0x01	BYTE	byte7		0x17	BYTE
byte10	D	0x01	BYTE	byte8		0x0f	BYTE
byte11	1	0x01	BYTE	byte9		0x0e	BYTE
byte12	2	0x01	BYTE	byte10	块数据 I	0x3a	BYTE
byte13	3	0x01	BYTE	byte11		0x60	BYTE
byte14	4	0x01	BYTE	byte12		0x23	BYTE
byte15	5	0x01	BYTE	byte13		0x45	BYTE
byte16	5	0x01	BYTE	byte14		0x23	BYTE
byte17	7	0x01	BYTE	byte15		0x2d	BYTE
byte18	3	0x01	BYTE	byte16		0x57	BYTE
byte19	9	0x01 +th米付民2	BYTE	byte17		0x45	BYTE
byte20	D	0x01	BYTE	byte18		0x20	BYTE
byte21	1	0x01	BYTE	byte19		0x3f	BYTE
byte22	2	0x01	BYTE	byte20		0x19	BYTE
byte23	3	0x01	BYTE	byte21		0x41	BYTE
byte24	4	0x01	BYTE	byte22		0x24	BYTE
byte25	5	0x00	BYTE	byte23		0x27	BYTE
byte26	5	0x00	BYTE	byte24		0x19	BYTE
byte27	7	0x00	BYTE	byte25		0x0e	BYTE
byte28	3	0x00	BYTE	byte26		0x3a	BYTE
byte29	9	0x00	BYTE	I/O.Device	es.Device 5 (Ethe	erCAT).Box 1 (AUEC 2A4I	and the second
byte30	D	0x00	BYTE	I/O.Device	es.Device 5 (Ethe	erCAT).Box 1 (AUEC 2A4I	
byte31	1	(0x02)	BYTE	I/O.Device	es.Device 5 (Ethe	erCAT).Box 1 (AUEC 2A4I	
byte32	2	0x00	BYTE	I/O.Device	es.Device 5 (Ethe	erCAT).Box 1 (AUEC 2A4I	





### 4.1.2. 在欧姆龙使用示例

#### 4.1.2.1. 通讯连接

通讯连接示意图,如下图所示:



## 4.1.2.2. 硬件配置

硬件配置如下表所示:

硬件	数量	备注
编程电脑	1 台	安装 Sysmac Studio 软件
Omron NX1P2-9024DT	1 台	CPU
AUEC 2A4B-BUS	1 台	IO-Link 主站模块
AU3 IHR-3002-IOL	1个	IO-Link 从站读写器
标签	若干	
通讯线	若干	





4.1.2.3. 新建工程并安装 XML 文件

(1) 新建工程,选择所使用的 CPU 型号,本次示例使用 NX1P2-9024DT ■ symme Studie (64bit)

离线			
🛃 新建工程(N) 🚺		目上住腐住	±0TP
┣ 打开工程(Q)	-		
<i>≝</i> <sup>□</sup> 导入(()	T	File	wei_xx
<sup>22</sup> 号出(E)	5	主释	
在线			
4 连接到设备(C)	\$	塑	标准工程 ▼
版本控制			
№ 版本控制浏览器(V)		选择设备	à
许可(1)		类型	控制器  ▼
日 许可心	2	设备	NX1P2 💌 - 9024DT 💌
		版本	1.47

(2) 双击打开 EtherCAT,选择 XML 文件存放的文件夹,添加所使用的 XML 文件。



(3) XML 安装成功后可通过 ESI 库查看





#### 4.1.2.4. 组态工程

(1) 把编程电脑与欧姆龙控制器建立连接,本示例中欧姆龙控制器的 IP 地址为 192.168.250.1,编程电脑的 IP 地址为 192.168.250.111。测试编程电脑与欧 姆龙控制器是否已经通讯正常,如下图所示:

	T程(P) 控制器(C) 模拟(S)	工具(T) 窗口(W) 報問	ħ(H)
	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	2)	. 🛕 🔉 63 🖨
多视图浏览器 → 🖓	在线(0)	Ctrl+W	
new Controller 0	离线(E)	Ctrl+Shift+W	
	同步(Y)	Ctrl+M	
	传送中( <u>A</u> )	•	
▶ 🖻 CPU/扩展机架	模式( <u>M</u> )	•	
📓 通信设置			- 🗆 X
<ul> <li>▼ 连接类型</li> <li>请选择一个在线时每次与控制器连接</li> <li>● Ethernet-直接连接</li> <li>● USB-远程连接</li> <li>● Ethernet-Hub连接</li> <li>④ 每次在线连接时,清从以下选</li> <li>■ Ethernet-直接连接</li> <li>■ USB-远程连接</li> <li>■ USB-远程连接</li> <li>■ Ethernet-Hub连接</li> </ul>	时使用的方法。 项中选择。		
▼ 近程IP地址 指定远程IP地址。			
6	192 . 168 . 250 . 1_ USB通信测试 Ethem I试成功	4 et通信测试   5	
▼选项			
✓ 在线时确认序列ID。 ✓ 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 当通过多个网络(如VPN连接)连接到 2 (秒)	间。(1-3600秒) 空制器时,请设置足够大的值。		
	确定	7消	

I 新建工程 - new Controller 0 - Sysmac Studio (64bit)



(2) 编程电脑与控制器通讯正常后,把控制器设置在线状态,并把耦合器及所 连接的扩展模块扫描到 Sysmac Studio 上

I 新建工程 - new\_Controller\_0 - Sysmac Studio (64bit) 🎧









Mail 新建工程 - new_Controller_0 - Sysmac	Studio (64bit)				
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)			
X 🕮 🛱 🖄 న 🗗	□ 라 < ¥ < ₩ < □ □ ☆	🖲 🕅 🛦 🔉 & 崎 🖡	• • • • • • • •	Q <sup>in</sup> a	
X 山 山 山 山 山 山 山 山 山 山 山 山 山 山 山 山 山				Q 「私 Sysmac Studio 主送音 2A4B-BUS Rev0x000 32 : AUEC 2A4	
★注 POUS ¥ 證 程序 W Ell Program0 上意 Section0 上意 功能快 送 功能快 ▶ m 数据 ▶ m 任务	星星从设备参电道	▲ 夏爾泰亚 建立不包括在物理网络配置中。	74 所持起宣(A)		
			关闭		

(3) 扫描添加完成

M 新建工程 - new_Controller_0 - Sysmac Studio (64bit)
文件(19)编辑(1) 视图(12) 插入(1) 工程(12) 接射器(12) 横拟(13) 工具(10) 截口(12) 轉動(14)
X島島山から四 国中大政府問題を回 天 文文のの子言の比比 江ののた
多現型が沈器 ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・
new_Controller_0 ▼ III 目前
▼ 配置和设置 ■ √冊 EtherCAT 32 E001 AUEC 2A48-BUS Rev/0x00001000
▼
L 24 ISDU Config:
L to 25 teten Lomis
* VO BpB1
▶□「投制器は空

(4) 将读写器以字节的方式添加到组态,并将 ISDU 配置一并添加







(5) 组态完成后,下载到 CPU

I 新建工程 - new_Controller_0 - Sysmac Studie	o (64bit)	
文件(E) 编辑(E) 视图(V) 插入(I) 工程(1)	控制器(C) 模拟(S) 工具(T) 窗口(W)	帮助(出)
	通信设置(C) 变更设备(V)	K 🔺 X & 🖗 🖡 🗘 및 😭 🛛 Q Q U
多视图浏览器 → P 🛄 EtherC.	在线(Q) Ctrl+W	
new Controller 0 - 市点地址的	离线(E) Ctrl+Shift+W	
	同步(Y) Ctrl+M	3
EtherCAT	传送中( <u>A</u> )	传送到控制器(I) Ctrl+T
L - 口 节点32 : AUEC 2A4B	模式( <u>M</u> )	从控制器传送(E) Ctrl+Shift+T
▶ CPU/扩展机架	监测( <u>N</u> )	
+ I/O 映射	停止监测(N)	
▶ 限 控制器设置 ▶ ☆ 法計検制沿岸	设置/重置(S) ▶	
▶ ⊕ 旦动控制改直 ✔ Cam数据设置	强制刷新(E) ▶	
▶ 事件设置	MC试运行( <u>U</u> )	
■ ● 任务设置	MC监测表(I)	
● 図 数据跟踪设置	CNC坐标系监控表(Z) ▶	

4.1.2.5. 数据监控

4.1.2.5.1. 标签 UID

双击"IO 映射"查找到站地址,设备连接成功后,输入参数中,会自动读取标 签的 UID 数据。 u Controller 0 Surmar Studio (64hit)

圖 新建工程 - new_Controller_0 - Sys	smac studio (o	4Dit)						
文件(E) 编辑(E) 视图(V) 插入(I)	工程(P) 控	制器(C) 模拟(S) 工具(D) 窗口(W)	帮助(日)					
	l B đ	< & C = A 9	R 🔺 🔉 63 🎜	s 6	<b>0</b> 🖓	\$ <b>9</b>	ଷ୍ଦ୍	<sup>10</sup> 4
多视图浏览器 🗸 🗸	翻 EtherCAT	🔗 I/O 映射 🗙 -口 节点32 : AUEC 2A4	8-BUS (					
new Controller 0 🔻	位置	端口	说明	R/W	数据类型	值 5	建	<b>变量注释</b>
		Outputs_byte28_7020_1C		W	BYTE	16#0		
▼ 配置和设置		Outputs_byte29_7020_1D		W	BYTE	16#0		
▼ <sup>3</sup> ⊞ EtherCAT		Outputs_byte30_7020_1E		W	BYTE	16#0		
■ □ 节点22. ALIEC 2A4B		Outputs_byte31_7020_1F		W	BYTE	16#0		
	_	Outputs_byte32_7020_20	10000	W	BYTE	16#0		
L -□ 0 : IL-32_I/32_O(		Inputs_byte1_6020_01	状态位	R	BYTE	16#0		
∟ -□ 24 : ISDU Config(		Inputs byte2 6020 02		R	BYTE	16#4		
L 📼 25 : EVENT Config		Inputs_byte3_6020_03		R	BYTE	16#E0		
▶ 🖻 CPU/扩展机架	_	Inputs_byte4_6020_04	标签UID	R	BYTE	16#4		
1/O 映射		Inputs_byte5_6020_05		R	BYTE	16#1		
▶ 圓 控制器设置 ∩ 🗤 士		Inputs_byte6_6020_06		R	BYTE	16#50		
▶ ◎ 运动控制设置		Inputs_byte7_6020_07		R	BYTE	16#D3		
✔ Cam数据设置		Inputs_byte8_6020_08		R	BYTE	16#61		
▶ 事件沿界		Inputs_byte9_6020_09		R	BYTE	16#32		
		Inputs_byte10_6020_0A		R	BYTE	16#F8		
1 任劳设宜		Inputs_byte11_6020_0B		R	BYTE	16#0		
₩ 数据跟踪设置		Inputs_byte12_6020_0C		R	BYTE	16#0		





#### 4.1.2.5.2. 自动读取数据

(1) 自动读取标签数据前,需根据标签大小,设置标签单元块大小字节,配置 成功会在 ISDU Info 中显示,如下图所示:

■ 新建工程 - new_Controller_0 - Sysmac Studie	o (64bit)			
文件(E) 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)		
	a 🛪 🔉 🗔 🖷 🚊 🗛 🙁 🗮	🛕 🔉 63 🔗 🎋	🖬 O 🤮 💭	L & A &
多视图浏览器 🚽 翻 EtherCa	AT 🚽 I/O 映射 🗙 🗂 节点32 : AUEC 2A4B-BUS	š (		
new_Controller_0 🔻 🛄	端口 Inputs_byte23_6020_17	说明 R/ R	W 数据类型 值 BYTE 16#0	空量 交量注释 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·
▼ 配置和设置	Inputs_byte24_6020_18 Inputs_byte25_6020_19	R	BYTE 16#0 BYTE 16#0	
▼ 础 therCAT	Inputs_byte26_6020_1A	R	BYTE 16#0	
L	Inputs_byte28_6020_1C	R	BYTE 16#0	
L = 25 : EVENT Confi	Inputs_byte29_6020_1D Inputs_byte30_6020_1E	R	BYTE 16#0 BYTE 16#0	
▶ G) CPU/扩展机架	Inputs_byte31_6020_1F Inputs_byte32_6020_20	R	BYTE 16#0 BYTE 16#0	
▶ ● 控制器设置 插槽24	2 V I ISDU Config			
<ul> <li>▶ ⊕ 込动控制设置</li> <li>✔ Cam数据设置</li> </ul>	ISDU Config_index_7020_02		UINT 131	
▶ 事件设置	ISDU Config_subindex_/020_03 ISDU Config_parameter length_702	·千奈引 W 数据长度 W	USINT USINT 1	参数配置完成后在写入位置置1
☑ 数据跟踪设置	ISDU Config_write_7020_05 ISDU Config_read_7020_06	w	USINT 1 USINT 0	
▼ 编程 ▼ 個 POUs	ISDU Config_byte1_7020_07 ISDU Config_byte2_7020_08	W W Andreas Water and The New York Control of the	USINT 4 USINT 0	
▼ II 程序	ISDU Config_byte3_7020_09	W	USINT 0	
L ₫ Section0	ISDU Config_byte5_7020_08	W	USINT 0	

### (2) 配置成功后可在 ISDU 输入参数中查看。

I 新建工程 - new\_Controller\_0 - Sysmac Studio (64bit)

文件(E) 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	力( <u>H</u> )		
X 🖷 🖻 🖮 つ ሮ 🖻		R 🔐 🛱 🧕 R	▲ 🔉 63 🖨	∿ ¶∎ O	월 57 🗇 🍳
多视图浏览器 👻 🗸 🗸	福 EtherCAT 🛛 💣 I/O 映射:	🗙 -口 节点32 : AUEC 2A48-BU	JS (		
new_Controller_0 ▼ ■ 配置和设置 ▼ 副 EtherCAT ▼ □ 市点32 : AUEC 2A48 L □ 0 : IL-32_/32_0( L □ 24 : ISDU Config( L □ 25 : EVENT Config( L □ 25 : E	位置 ISDL I	) Gonfig_byte23_7020_1D J Config_byte23_7020_1E J Config_byte24_7020_1E J Config_byte25_7020_1F J Config_byte25_7020_20 J Config_byte27_7020_21 J Config_byte28_7020_23 J Config_byte30_7020_24 J Config_byte31_7020_25 J Config_byte32_7020_26 J Info_ISDU status_6020_01		R/W         数据类型           W         USINT           R         USINT	2   值   交量 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 1
<ul> <li>◆ 运动控制设置</li> <li></li></ul>	ISDU ISDU ISDU ISDU ISDU ISDU ISDU	J Info_byte1_6020_02 J Info_byte2_6020_03 J Info_byte3_6020_04 J Info_byte4_6020_05 J Info_byte5_6020_06 J Info_byte6_6020_07		R USINT R USINT R USINT R USINT R USINT R USINT	4 0 0 0 0 0





(3) 数据填写完成后在标签地址输出参数中写入自动读取命令值,并开启指令

I 新建工程 - new\_Controller\_0 - Sysmac Studio (64bit)

文件(E)编辑(E)视图(V) 插入(I) 工程(E) 控制器(C) 模拟(S) 工具(E) 窗口(W) 帮助(H)							
X 🖲 🖻 🖮 つ ぐ 🖻		< ☆ 応 聴 ☆ # 0 ■ ₹	🔺 🔉 63 🏄	* • • O	2:2 🛛 🔍 🍳 🍳		
多视图浏览器 👻 🕂	ETAT EtherCAT	✔ I/O 映射 × -□ 节点32 : AUEC 2A4B-BU	IS (				
new_Controller_0       ▼         配置和设置       ▼         ● 市点32: AUEC 2A48         □ □ 0: IL-32_V32_O(         □ □ 2 5: EVENT Config         □ □ CPU/扩展机架         ● □ 回去制器设置         ● □ 回去調整         ● □ 回去         ● □ 回去		端□           Outputs_Port X01_CQ_Out_7010_01           Outputs_Port X02_CQ_Out_7010_02           Outputs_Port X03_CQ_Out_7010_03           Outputs_Port X04_CQ_Out_7010_04           Outputs_Port X05_CQ_Out_7010_05           Outputs_Port X05_CQ_Out_7010_06           ID_1D_6000_01           Inputs_Port X01_CQ_In_6010_02           Inputs_Port X02_CQ_In_6010_03           Inputs_Port X03_CQ_In_6010_05           Inputs_Port X04_CQ_In_6010_07           Inputs_Port X05_CQ_In_6010_07           Inputs_Port X05_CQ_In_6010_07           Inputs_Port X05_CQ_In_6010_07           Inputs_Port X05_CQ_In_6010_07           Inputs_byte1_7020_01           Outputs_byte2_7020_02           Outputs_byte3_7020_03	1 12893	R/W         数据类型           W         BOOL           R         BOOL           W         BYTE           W         BYTE           W         BYTE	2 値 交量 FALSE		
▼ 圓 程序 ▼  Program0		Outputs_byte4_7020_04 Outputs_byte5_7020_05		W BYTE W BYTE	16#0 16#0		

#### (4) 读取到的标签数据信息

圖 新建工程 - new_Controller_0 - Sysma	c Studio (64bit)		10050						
文件(E) 编辑(E) 视图(V) 插入(I)	工程(P) 控制器(C)	模拟(S) 工具(D) 窗口(W) 幕	骤助( <u>H</u> )						
			E A A A IA	8	e 0 1	n - n	2 0 0	100	
		168 tin. 68* 684	K A 00 ¥		- U	ai ar	Lac		
			21/2 /						
多机图测觉器 🔻 🕴 🛗	EtherCAI	映町 × -□ 市点32 : AUEC 2A48-	BUS (				-		
new Controller 0 🔻	位置	端山	说明	R/V	V 数据类型	16#0	受量	受重任	释
		Outputs_byte30_7020_TE		W	BYTE	16#0			
▼ 配置和设置		Outputs_bytes1_7020_1P		W	DTIE	16#0			
▼ 瀞 EtherCAT		Outputs_bytes2_7020_20	-	D	DITE	16#1			
▼ 🗇 节点32 : AUEC 2A4B —	2	Inputs_byte1_0020_01		D	DITE	16#7			
∟ -□ 0 : IL-32_I/32_O(		Inputs_byte2_0020_02	4709302	D	DITE	16#0			
L -□ 24 : ISDU Config(		Inputs_bytes_0020_03		D	DVTC	16#0			
L - 25 : EVENT Confi		Inputs bute5 6020 05		R	RVTE	16#20			
▶ ISt CPU/扩展机架		Inputs_byte5_0020_05		D	DVTE	16#0			
		Inputs bute7 6020 07		R	BYTE	16#44			
		Inputs byte8 6020 08		R	RVTE	16#44			
		Inputs bute9 6020 00		R	RVTE	16#0			
		Inputs byte10 6020 0A		R	RVTE	16#1			
Cam数据设置		Inputs byte11 6020 0B		R	BYTE	16#0			
● ● 事件设置		Inputs byte12 6020 0C		R	BYTE	16#2			
■ ■ 任务设置		Inputs byte13 6020 0D		R	BYTE	16#0			
₩ 数据跟踪设置		Inputs byte14 6020 0E	A REAL PROPERTY AND A REAL PROPERTY OF A	R	BYTE	16#3			
▼ 编程		Inputs byte15 6020 0F	标签数据信息	R	BYTE	16#0			
V 🖞 POUs		Inputs byte16 6020 10		R	BYTE	16#4			
▼ [1] 程序		Inputs byte17 6020 11		R	BYTE	16#0			
▼ Ino Program0		Inputs byte18 6020 12		R	BYTE	16#0			
L Section0		Inputs byte19 6020 13		R	BYTE	16#0			
		Inputs_byte20_6020_14		R	BYTE	16#0			
		Inputs_byte21_6020_15		R	BYTE	16#0			
		Inputs_byte22_6020_16		R	BYTE	16#0			
		Inputs_byte23_6020_17		R	BYTE	16#0			
●● 由 任务		Inputs_byte24_6020_18		R	BYTE	16#0			
		Inputs_byte25_6020_19		R	BYTE	16#0			
		Inputs_byte26_6020_1A		R	BYTE	16#0			
		Inputs_byte27_6020_1B		R	BYTE	16#0			
		Inputs_byte28_6020_1C	1	R	BYTE	16#0			
		Inputs_byte29_6020_1D		R	BYTE	16#0			
		Inputs_byte30_6020_1E		R	BYTE	16#0			
		Inputs_byte31_6020_1F		R	BYTE	16#0			
		1 1 1 22 6020 20		100	The state	16#0			





#### 4.1.2.5.3. 自动写入数据

(1) 自动写入标签数据前,需根据标签大小,设置标签单元块大小字节,配置 成功会在 ISDU Info 中显示,如下图所示:

■ 新建工程 - new_Controller_0 - Sysn	nac Studio (6	(64bit)						
文件(E) 编辑(E) 视图(V) 插入(I)	工程(P) 控	空制器(C) 模拟(S) 工具(D) 窗口(W) 帮助(	H)					
X 🛍 🖬 🗇 🗸 🛍	8	K & G 55 # A 9 K	🛕 🔕 63 🙀	\$	<b>0</b> 9	21 fP	ଅନ୍ତ୍ 🖏	
多视图浏览器 🗸 🕂 💡	H EtherCAT	😽 I/O 映射 🗙 🖅 节点32 : AUEC 2A48-BUS	(					
new_Controller_0	位置	端口 Inputs bite23 6020 17	说明	R/W	数据类型 RVTF	值 16#0	变量	变量注释
▼ 配置和设置		Inputs_byte24_6020_18		R	BYTE	16#0		
▼ 諁 EtherCAT		Inputs_byte25_6020_19		R	BYTE	16#0		
▼ -□ 节点32 : AUEC 2A4B		Inputs_byte20_0020_1A		R	BYTE	16#0		
L ← 0 : IL-32_I/32_O( =		Inputs_byte28_6020_1C		R	BYTE	16#0		
L 📼 25 : EVENT Confi		Inputs_byte29_6020_1D Inputs_byte30_6020_1E		R	BYTE	16#0		
▶ 🔄 CPU/扩展机架		Inputs_byte31_6020_1F		R	BYTE	16#0		
1/0 映射		Inputs_byte32_6020_20		R	BYTE	16#0		
<ul> <li>▶ ⊕ 运动控制设置</li> </ul>		ISDU Config_port_7020_01		w	USINT	1		
🖉 🖌 Cam数据设置		ISDU Config_index_7020_02		W	UINT	131		
▶ 事件设置		ISDU Config_subindex_7020_05		w	USINT	1	参数配置完成	后在写入位置置1
◎ 任务设置		ISDU Config_write_7020_05		W	USINT	1		
▼ 编程		ISDU Config_read_/020_06 ISDU Config_byte1_7020_07		W	USINT	4		
POUs		ISDU Config_byte2_7020_08		W	USINT	0		
▼ 通 柱序 ▼ 厨 Program0		ISDU Config_byte3_7020_09 ISDU Config_byte4_7020_0A		w	USINT	0		
L ₫ Section0		ISDU Config_byte5_7020_0B		w	USINT	0		
THAN I SHE THAN		ISDU Config byte6 7020 0C		W	USINT	0		

## (2) 配置成功后可在 ISDU 输入参数中查看。

I 新建工程 - new\_Controller\_0 - Sysmac Studio (64bit)

文件(E) 编辑(E) 视图(V) 插入(I)	工程(P) 控制器(C) 模	謝(S) 工具(T) 窗口(W	) 帮助(H)					
X 🖷 🖻 🖮 ా 🕫 🖻	る <b>ふ か</b> 印 周	63 🛱 🔐 👪 🚇	R 🔺	🔏 63 🏠	÷ ٩	• O 🖓	Ç.	ı o
多视图浏览器 👻 🕂	福 EtherCAT 🛛 💣 I/O 映	射 × -□ 节点32 : AUEC 2	A4B-BUS (					
new_Controller_0		端口 ISDU Config_byte23_7020_	1D	说明	R/W W	数据类型 USINT	值 0	变量
▼ 配置和设置		ISDU Config_byte24_7020_ ISDU Config_byte25_7020_	1E 1F		W	USINT USINT	0 0	
▼ □ 节点32: AUEC 2A4B		ISDU Config_byte26_7020_ ISDU Config_byte27_7020_	20		w	USINT USINT	0	
∟ -□ 0 : IL-32_I/32_O( ∟ -□ 24 : ISDU Config(		ISDU Config_byte28_7020_	22		W	USINT	0	
L - 25 : EVENT Confi		ISDU Config_byte29_7020_ ISDU Config_byte30_7020_	24		W	USINT	0	
► CPU/扩展机架		ISDU Config_byte31_7020_ ISDU Config_byte32_7020_	25 26		W	USINT USINT	0 0	
▶ ▶ 控制器设置		ISDU Info_ISDU status_6020 ISDU Info byte1 6020 02	0_01		R R	USINT USINT	1 4	
✔ Cam数据设置		ISDU Info_byte2_6020_03			R		0	
▶ 事件设置 ▶ 任务设置		ISDU Info_byte4_6020_05			R	USINT	0	
₩ 数据跟踪设置		ISDU Info_byte5_6020_06 ISDU Info_byte6_6020_07			R R	USINT USINT	0	



(1) 先填写自动写入命令值 0x02,再在数据区域填写需要写入的数据,将数据 填写完成后,在状态位置 1,表示开启命令,将数据写入,此时输入参数会 显示命令结束,表示数据被写入读写器

插槽0	▼ IL-32_1/32_0					and the second		
	Outputs_byte1_7020_01		W I	BYTE 16#2	<b>埴</b> 写自动写	入命令値 🚺		
	Outputs_byte2_7020_02	1	W I	BYTE (16#1	Contra a			
	Outputs_byte3_/020_03		W I	BYIE 10#1				
	Outputs_byte4_7020_04		W I	BYTE 16#3			jų –	
	Outputs_byte5_7020_05	100 C	W	BYTE 16#1	2		·	
	Outputs_byte6_7020_06		W	BYTE 16#5	5	数据填与元成位		
	Outputs_byte7_7020_07		W I	BYTE 16#3	5			
	Outputs_byte8_7020_08		W I	BYTE 16#2	5			
	Outputs_byte9_7020_09		W	BYTE 16#2				
	Outputs_byte10_7020_0A		W	BYTE 16#3	400-00-000	Participation of the		
	Outputs_byte11_7020_0B		W I	BYTE 16#6	填入需要写	入的数据 🙆		
	Outputs_byte12_7020_0C		W	BYTE 16#9	A REAL PROPERTY.			
	Outputs_byte13_7020_0D		W	BYTE 16#1	2			
	Outputs_byte14_7020_0E		W	BYTE 16#6	2			
	Outputs_byte15_7020_0F		W I	BYTE 16#4				
	Outputs_byte16_7020_10		W I	BYTE 16#2	5	1	A. C	
	Outputs_byte17_7020_11		W I	BYTE 16#5	3			
	Outputs_byte18_7020_12		W	BYTE 16#5	5			
	Outputs_byte19_7020_13		W I	BYTE 16#2	5			
	Outputs byte20 7020 14		w I	BYTE 16#3	5	1	<u>)</u>	
	Outputs_byte21_7020_15	1	W I	BYTE 16#0				
	Outputs_byte22_7020_16		W	BYTE 16#0				
	Outputs_byte23_7020_17		W I	BYTE 16#0				
	Outputs_byte24_7020_18		W	BYTE 16#0		0	1	
	Outputs_byte25_7020_19	1	W	BYTE 16#0				
	Outputs_byte26_7020_1A		W	BYTE 16#0				
	Outputs_byte27_7020_1B		W I	BYTE 16#0				

ETHE EtherCAT	I/O 映射 ★								
位置	前口	说明	R/W	数据类型	自	安量	·	·	
	Inputs_byte1_6020_01		R	BYTE	16#2				
	Inputs_byte2_6020_02		R	BYTE	16#7	命令结束,	写入完成		
	Inputs_byte3_6020_03		R	BYTE	16#1				
	Inputs_byte4_6020_04		R	BYTE	16#3				
	Inputs_byte5_6020_05		R	BYTE	16#12				
	Inputs_byte6_6020_06		R	BYTE	16#56				
	Inputs_byte7_6020_07		R	BYTE	16#36				
	Inputs_byte8_6020_08		R	BYTE	16#25				
	Inputs_byte9_6020_09		R	BYTE	16#2				
	Inputs_byte10_6020_0A		R	BYTE	16#3				
	Inputs_byte11_6020_0B		R	BYTE	16#6				
	Inputs_byte12_6020_0C		R	BYTE	16#9				
	Inputs_byte13_6020_0D		R	BYTE	16#12				
	Inputs_byte14_6020_0E		R	BYTE	16#69				
	Inputs_byte15_6020_0F		R	BYTE	16#4				
	Inputs_byte16_6020_10		R	BYTE	16#26				
	Inputs_byte17_6020_11		R	BYTE	16#58				
	Inputs_byte18_6020_12		R	BYTE	16#56				
	Inputs_byte19_6020_13		R	BYTE	16#25				
	Inputs byte20_6020_14		R	BYTE	16#36				





#### 4.1.2.5.4. 手动读取数据

自动读取数据仅可读取 29Byte 的数据,手动读取可通过增加块计数器的值 依次读取大于 29Byte 的数据,最多可以读取 2048Byte 的数据,根据参数设置 可以按顺序读取标签中超过 29Byte 的数据。

- (1) 输入读取数据的命令值,并将需要读取数据长度根据高低字节写入相应位
  - 置,此时会在过程数据输入显示相应指令状态,示例读取低位 60 位数据如

下所以:

■ 新建工程 - new_Controller_0 - Sysmac Studio (64bit)												
文件(E) 编辑(E) 视图(V) 插入(I) 工利	程(P) 控制器(C)	模拟(S) 工具(D)	窗口(W) 帮助	(H)								
	50 <b>-5</b> - 54 56	63 💀 63	Ä 🛛 🕅	4	💫 63 🏠	њ.	<b>ଲ ୦</b> ଲୁ	<u>ي</u>	ଅବ୍ୟ	<sup>eg</sup>		
多视图浏览器 🚽 🏭 🗄	therCAT	央射 × -□ 节点32	: AUEC 2A4B-BUS	õ (								
new_Controller_0		端口 IL-32 I/32 O			说明	R/W	数据类型	值	受量		突量注释	
▼ 配置和设置	11	Outputs_byte1_70	20_01			W	BYTE	16#3	命令值			
▼ 30 EtherCAT		Outputs_byte2_70	20_02			W	BYTE	16#0				
▼-□ 节占32 · ALIEC 2A4B		Outputs_byte3_70	20_03			W	BYTE	16#0				
		Outputs_byte4_70	20_04			W	BYTE	16#0				
		Outputs_byte5_70	20_05			W	BYTE	16#0	读取高位数据			
L-0 24 : ISDU Config(		Outputs_byte6_70	20_06			W	BYTE	16#0	读取低位数据			
L - 25 : EVENT Conti	1.000	Outputs_byte7_70	20_07			W	BYTE	16#0	读取高位数据			
▶ 🔄 CPU/扩展机架	3	Outputs_byte8_70	20_08			W	BYTE	16#3C	读取低位数据			
		Outputs_byte9_70	20_09			W	BYTE	16#0				
▶ ■ 控制器设置		Outputs_byte10_7	020_0A			w	BYTE	16#0				
▶ ⊕ 运动控制设置		Outputs_byte11_7	020_0B			W	BYTE	16#0				
✔ Cam数据设置		Outputs_byte12_7	'020_0C			w	BYTE	16#0				
▶ 事件设置		Outputs_byte13_7	020_0D			W	BYTE	16#0				
▶ 任务设置		Outputs_byte14_7	020_0E			W	BYTE	16#0				
		Outputs_byte15_7	'020_0F			w	BYTE	16#0				
		Outputs_byte16_7	020_10			W	BYTE	16#0				
3HT1		Outputs_byte17_7	020_11			w	BYTE	16#0				
V DOUS		Outputs_byte18_7	020_12			w	BYTE	16#0				
■ ▼ 『 程序		Outputs_byte19_7	020_13			W	BYTE	16#0				
V 💀 Program0		Outputs_byte20_7	020_14			w	BYTE	16#0				
∟ 🕾 Section0		Outputs_byte21_7	020_15			w	BYTE	16#0				
∟∭ 功能		Outputs_byte22_7	020_16			w	BYTE	16#0				
∟ 窻 功能块		Outputs_byte23_7	020_17			W	BYTE	16#0				
▶ ■ 数据		Outputs_byte24_7	020_18			W	BYTE	16#0				
▶ m 任务		Outputs_byte25_7	020_19			W	BYTE	16#0				
		Outputs_byte26_7	020_1A			W	BYTE	16#0				
		Outputs_byte27_7	'020_1B			W	BYTE	16#0				
		Outputs_byte28_7	020_1C			W	BYIE	16#0				
		Outputs_byte29_7	020_1D			W	BYIE	10#0				
		Outputs_byte30_7	020_1E			W	BYIE	16#0				
		Outputs_byte31_7	020_1F			W	BYIE	16#0				
		Outputs_byte32_7	020_20			W	BYIE	16#0				
	4	inputs_byteT_6020	0_01			R	BYIE	16#4				
16-21	а <del>ж</del> л	Inputs_byte2_6020	J_02			K	BYTE	10#4				



# (2) 根据过程数据状态位字节说明中过程数据输出字节排布,将 Bit0 置 1,表

示命令开始,此时过程数据输入,可以按顺序接收到标签中的数据。 ■ 新離ITH - new Controller 0 - Sysmac Studio (64bit)

又件(上) 编辑(上) 视图(型) 插入(□) 工程(上)	控制器(C) 模拟(S) 工具(D) 窗口(W) 帮助(H)		
Х 🖞 🛱 🖞 つ さ 🗗 💷	A & C E A A O E A	a a a a a a a a a a a a a	T @ @ %
多视图浏览器 🚽 🔠 Ether	CAT //O 映射 × 一口 节点32 : AUEC 2A4B-BUS (		
new_Controller_0 ▼ 插槽0	査   病山   ▼ IL-32 I/32 O	说明   R/W   数据类型   值	した (1997年) (1997年) (1997年)) (1997年) (1997年)) (1997年) (1997年)) (1997760100000000000000000000000000000000
▼ 配置和设置	Outputs_byte1_7020_01	W BYTE 16#3	
▼ I EtherCAT	2 Outputs_byte2_7020_02	W BYTE 16#1	输出状态位置1表示
▼ -□ 节点32 : AUEC 2A4B	Outputs_byte3_7020_03 Outputs_byte4_7020_04	W BYTE 16#0	爆取标签悟思并难
L == 0 : IL-32_/32_0(	Outputs_byte5_7020_05	W BYTE <mark>16#0</mark>	
L - 25 : EVENT Config	Outputs_byte6_7020_06	W BYTE 16#0	
▶ S CPU/扩展机架	Outputs_byte/_/020_0/ Outputs_byte8_7020_08	W BYTE 16#3C	-
■ I/O 映射 <b>①</b>	Outputs_byte9_7020_09	W BYTE <mark>16#0</mark>	
▶ 國 控制器设置	Outputs_byte10_7020_0A	W BYTE 16#0	
▶ 億 运动控制设置	Outputs_byte11_7020_08 Outputs_byte12_7020_0C	W BYTE 16#0	-
▶ 事件设置	Outputs_byte13_7020_0D	W BYTE <mark>16#0</mark>	
■ 任务设置	Outputs_byte14_7020_0E	W BYTE 16#0	
◎ 数据跟踪设置	Outputs_byte15_7020_0F Outputs byte16 7020 10	W BYTE 16#0	
▼ 编程	Outputs_byte17_7020_11	W BYTE <mark>16#0</mark>	
▼ @ POUs	Outputs_byte18_7020_12	W BYTE 16#0	
V i= n±00 V i= Program0	Outputs_byte 19_7020_13 Outputs_byte20_7020_14	W BYTE 16#0	
L 🗟 Section0	Outputs_byte21_7020_15	W BYTE 16#0	
∟圖 功能	Outputs_byte22_7020_16	W BYTE 16#0	
	Outputs_byte23_7020_17 Outputs_byte24_7020_18	W BYTE 16#0	
▶ Ⅲ	Outputs_byte25_7020_19	W BYTE 16#0	
	Outputs_byte26_7020_1A	W BYTE 16#0	
	Outputs_byte2/_/020_18 Outputs_byte28_7020_1C	W BYTE 16#0	
	Outputs_byte29_7020_1D	W BYTE 16#0	
	Outputs_byte30_7020_1E	W BYTE 16#0	
	Outputs_byte31_7020_IF — Outputs_byte32_7020_20	W BYTE 16#0	
	Inputs_byte1_6020_01	R BYTE 16#3	
	Inputs_byte2_6020_02	R BYTE 16#5	HBY CLERK LEDIE V
I 新建工程 - new Controller 0 - Sysmac	Studio (64bit)		
文件(F) 编辑(F) 视图(V) 插λ(I) Τ#	程(P) 控制器(C) 模拟(S) 丁具(T) 窗口(W) 報	(日)	
文件(E) 编辑(E) 视图(V) 插入(I) 工作	程(P) 控制器(C) 模拟(S) 工具(T) 窗口(W) 報	助(出)	
文件(E) 编辑(E) 视图(V) 插入(I) 工程	월 29 拉혜路(C)模拟(S) I具(D) 영습(W) 蔡 1991년 《삼 종 등 사 (Q) [17	助田) 文 🛕 🔌 & 🍄 ኈ 💼 🔿	9: <b>2</b> U Q Q X
文件E 編編(E) 視图(M) 插入(D) 工程	全部) 注制器(C) 模拟(S) 工具(D) 名(D)(M) 解 回 <b>(古) く ふ</b> 広 転 益 林 (D) 「 therefort - 100 発酵 マーコ 五点32 - AUSC 2AAS-R	助(H) 茨 🚺 🛕 🔌 53 🖗 🦫 🕋 🔿	ମୁକ୍ଟ ଅନ୍ମ
文件(E) 編編(E) 視風(V) 挿入(U) I和 X 山 白 古 つ さ 日 1 多視的対応器 ・ 1 研研	全的 控制器(C) 模拟(S) 工具(D) 容可(M) 解 回 <b>さっく ふ</b> 広 転 魚 <b>計 (D)</b> 「 therCAT (10 院前) × (つ 节点32 : AUEC 2A48-8 (20 音) 英ロ	創(H) 茨 🛕 🔌 - 83 - 63 - 64 - 64 - 64 - 60 US (	9일 년 (고 오 원 2월 1월 - 李월 ( 李월)
文件E 編編E 視图(V) 挿入(U) I和 又 通 回 つ ⊂ 図     多初題対応器 ・ U new_Controller_0 ▼ □	全 () 注 () 注 () () () () () () () () () () () () ()	創(H) ズ A A A A A F C C C C C C C C C C C C C C	입 값 이 이 전 2월 16 - 安全 (전 1640
文件(E) 編編(E) 視園(V) 挿入(D) I和 X ● ○ ○ ○ ②     多視動対応器 ・ P 一 一 new_Controller_0 ▼	2129 控制器(C) 模拟(S) 工具(T) 部日(M) 解 122 伊 へ 論 広 昭 論 A Q) 『 therCAT 「 1/0 検討 ★ -(1 节点32: AUEC 2A48-8 位置 のutputs_byte30_7020_1E Outputs_byte31_7020_1F	助(H) 茨 A A & A や か C O O O O O O O O O O O O O O O O O O	空 記 Q Q 間 歴 値 変量 交撮 16年0 16年0 16年0
文件(E) 編編(E) 视图(V) 挿入(D) I和 X ● 回 回 つ ○ 回   1 多视图浏览器 ・ + 一 mew_Controller_0 ▼ ● ▼ 配置和设置 ▼ 副 EtherCAT	② 控制器(C) 模拟(S) 工具(T) 留口(M) 解 回 信 へ 益 匹 転 魚 A Q) ず therCAT (V) 検討 × □ 节点32: AUEC 2A48-8 検査 (口) Outputs, byte31_7020_1E Outputs, byte31_7020_1E Outputs, byte31_7020_01	新任) 変	空 留 値 安量 交量 5年0 15年0 15年0 15年3
文件(E) 編編(E) 视園(M) 挿入(D) 王朝 X 通 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日	② 控制器(C) 模拟(S) 工具(T) 留口(M) 解 図 信 へ 論 応 転 魚 A (C) ず therCAT 「VO 読好 × □ 节点32: AUEC 2A4B-B 位置 強口 Outputs_byte30_7020_1E Outputs_byte31_7020_1F Outputs_byte32_7020_20 Inputs_byte32_7020_20 Inputs_byte22_7020_20	勤(H) を A A A A A F C C US ( US ( US ( US W BYTE W BYTE W BYTE R BYTE R BYTE	ローデー 空 倍 安量 交銀: 16年0 16年0 16年3 16年3 16年3
文件(E) 編編(E) 视图(V) 挿入(U) 工作 X 通 面 つ の 面 つ の 面 多视照浏览器 ・ 和 研 面 new_Controller_0 ▼ ▼ 配置和设置 ▼ 個 EtherCAT ▼ □ 行点32 : AUEC 2AAB L □ 0 : Ll-32_1/32_0(	② 控制器(C) 模拟(S) 工具(T) 部口(W) 解 図 信 へ 論 応 転 魚 A (Q) 序 therCAT パ(2005) × -□ 节点32:AUEC 2A48-8 位置 第□ Outputs_byte30,7020_1E Outputs_byte30,7020_1F Outputs_byte30,7020_1F Outputs_byte32,7020_20 Inputs_byte1_6020_01 Inputs_byte1_6020_02	勤(日) 変  入 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、	ローデア 空 デ 16年0 16年0 16年1 16年3 16年5 16年1
文件(E) 編編(E) 视图(V) 挿入(U) 工作 X ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ●	② 控制器(C) 模拟(S) 工具(T) 部口(W) 解 図 信 へ 論 応 転 魚 A (Q) 下 はherCAT いいた数 × □ 市点32 ; AUEC 2A4B-B 位置 Outputs, byte30,7020,1F Outputs, byte30,7020,1F Outputs, byte30,7020,01 Outputs, byte32,7020,01 Inputs, byte32,7020,02 Inputs, byte3,6020,03 Inputs, byte4,6020,04 Inputs, byte4,6020,04	新任) 変化 A A A A A A A A A A A A A A A A A A A	空 記 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2
文件(E) 編編(E) 視風(V) 挿入(D) IE 冬初朗地流器 ● ● ● ● ● ● ● ● ● ●	④ 控制器(C) 授权(S) 工具(D) 部口(W) 報 回 一 へ 公 応 雨 点 角 (Q) 下 herCAT 「VO 決計 × □ 市高32: AUEC 2A48-B 位置 Outputs, byte30_7020_1E Outputs, byte30_7020_1E Outputs, byte31_7020_1F Outputs, byte31_7020_0F Outputs, byte32_7020_20 Inputs, byte3_6020_03 Inputs, byte3_6020_03 Inputs, byte5_6020_05 Inputs, byte5_6020_05	部(H) 変  A X & A A A R T C  で  いい (…  ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・	型 値 変量 変量 活 の の 戦 16年0 16年0 16年0 16年3 16年4 16年4 16年4 16年4 16年5 16年4 16年5 16年3 16年3 16年3 16年4 16年4 16年5 16年3 16年5 16年3 16年3 16年4 16年4 16年4 16年5 16年3 16年3 16年3 16年4 16年4 16年4 16年5 16年4 16年5 16年3 16年4 16年3 16年4 16年3 16年5 16年5 17年5 1
文件(E) 編編(E) 視風(V) 挿入(D) IE 冬初風湖沈器 ● ● ● ● ● ● ● ● ● ●	全学      法制器(C) 様状(S) 工具(T) 部口(M) 練      田 一 ペ      公      広      伝      小      の(たいたいたいたいたいたいたいたいたいたいたいたいたいたいたいたいたいたいたい	部(日)	<ul> <li>・・     <li>・     <li>・・     <li>・・     <li>・     <li>・・     <li>・・     <li>・・     <li>・・     <li>・・     <li>・・     </li> <li>・・      </li> <li>・・      </li> <li>・・     </li> <li>・・     </li> <li>・・     </li> <li>・・     </li> <li>・・     </li> <li>・・     </li> <li>・・     </li> <li>・・     </li> </li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></ul>
文件E 編編E 視图(M) 插入(D) IE X ● ○ ○ ○ ○ ○ ○ 多視图浏览器 ● ○ ○ ○ ○ ● 配置和设置 ▼ 配置和设置 ▼ ご EtherCAT ▼ □ 市高32 : AUEC 2A4B L □ 0 : L-32 //32 .07 L □ 25 : EVENT Config L □ 25 : EVENT Config	空	新任)	・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・
文件E 編編E 視到(M) 插入(D) IE X ● ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○	空	新任)	つ: ご Q Q で、 型 値 変量 交量: 16年0 16年0 16年3 16年3 16年4 16年4 16年5 16年4 16年5 16年5 16年5 16年4 16年5 175
文件(E) 編編(E) 視風(V) 挿入(D) 工作 ※ 通 面 つ ご 図 ※ 初迎前流器 ・ ・ 一 一 mew_Controller_O ▼ ・ ・ 一 ■ 話言和设置 ▼ 話言和设置 ▼ 聞 EtherCAT ▼ □ 节点32: AUEC 2AA8 L □ 0: II-32 //32_O( L □ 24: ISDU Config( L □ 25: EVENT Config L □ 25: EVENT	② 注影器(C) (接以(S) 工具(T) 部口(M) 解 回 ご べ 込 広 雨 魚 A Q) 下 therCAT 「 VO 院野 、 □ 市点32: AUEC 2A48-8 公園 Outputs, byte31,7020,1E Outputs, byte31,7020,1E Outputs, byte31,7020,1E Outputs, byte31,7020,01 Inputs, byte3,7020,20 Inputs, byte3,6020,03 Inputs, byte5,6020,04 Inputs, byte5,6020,05 Inputs, byte5,6020,06 Inputs, byte5,6020,06 Inputs, byte5,6020,06 Inputs, byte5,6020,08 Inputs, byte3,6020,08 Inputs, byte3,6020,09 Inputs, byte10,6020,00 Inputs, byte10,6020,00	新任) 末 本 本 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、	C      C
文件(E) 編編(E) 視風(V) 挿入(D) 工作 X ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ●	② 控制器(C) (接以(S) 工具(T) 部口(M) 解 回 一一 へ 込 応 雨 魚 A Q) 下 therCAT 「 VO 院野 ★ □ 市点32: AUEC 2A48-8 公置 041puts, byte30, 7020, 1E Outputs, byte31, 7020, 1E Outputs, byte30, 7020, 1E Outputs, byte3, 6020, 03 Inputs, byte3, 6020, 03 Inputs, byte3, 6020, 03 Inputs, byte7, 6020, 06 Inputs, byte7, 6020, 06 Inputs, byte7, 6020, 06 Inputs, byte1, 6020, 06 Inputs, byte1, 6020, 06	新任) 末 本 本 シス シス シス シス シス シス シス シス シス シス	C      C
文件E) 編編(E) 税割(V) 描入(D) IE	② 技制器(C) 技術(S) 工具(D) 部口(M) 総 ○ 技制器(C) 技術(S) 工具(D) 部口(M) 総 ○ たいしていたいたいたいたいたいたいたいたいたいたいたいたいたいたいたいたいたいた	数(H) 本 A A A A A A A A A A A A A A A A A A A	
文件E 編編E 視到(M) 描入(D) IE	② 技制器(C) 技術(S) 工具(D) 部口(M) 総 図 (C) (技術(S) 工具(D) 部口(M) 総 (C) (C) (C) (C) (C) (C) (C) (C) (C) (C)	助(H)	・     ・     ・     ・       ・     ・     ・     ・       16年0     ・     ・     ・       16年0     ・     ・     ・       16年3     ・     ・     ・       16年3     ・     ・     ・       16年3     ・     ・     ・       16年5     ・     ・     ・       16年5     ・     ・     ・       16年6     ・     ・     ・       16年7     ・     ・     ・       16年6     ・     ・     ・       16年7     ・     ・     ・       16年10     ・     ・     ・       16年12     ・     ・     ・
文件E) 編編E 視到(V) 插入(D) IE 冬柳朗湖览器 ● 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一	注め制器(C) 様状(S) 工具(L) 部口(M) 総     「(A) (A) (A) (A) (A) (A) (A) (A) (A) (A)	助(H) え ▲ ▲ & A A	・     ・     ・     ・       16年0     安康     交集)       16年0     16年0       16年0     16年3       16年3     16年3       16年4     16年5       16年6     16年7       16年8     16年9       16年11     16年5       16年4     16年5       16年5     16年6       16年7     16年7       16年8     16年9       16年11     16年12       16年55     15年6
文件(E) 編編(E) 税割(V) 插入(D) 正 多税問題)(法器 ・ ・ 一 一 の 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 ● 税問題)(法器 ・ ・ 一 一 一 元 示 32: AUEC 2A4B - 一 二 元 32: AUEC 2A4B - 一 二 22: SEVENT Config - 二 24: ISDU Config - 二 25: SEVENT Config	世の 主要制講(C) (機以(S) 工員(D) 部口(M) 繰 一部(C) (機関) ((C) (機関) ((C) ((C) ((C) ((C) ((C) ((C) ((C) ((	助(H)	・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・
文件E) 編編E 祝園(V) 插入() 工程 多根題物沈器 ● 根題物沈器 ● 電話和没置 ● 電話和說 ■ 電話 ● 電話和說 ● 電話 ● 四述 ● 四 ● 四述 ● 四述 ● 四述 ● 四述 ● 四述 ● 四述 ● 四述 ● 四述 ● 四述 ● 四 ● 四述 ● 四 ● 四 ● 四 ● 四 ● 四 ● 四 ● 四 ● 四 ● 四 ● 四	世の 主要制講(C) (観以(S) 工員(D) 部口(M) 経 での での 市(C) (観光) (日本) (日本) (日本) での	助(H)	①       ②       ②       ②       ②       ②       ②       ②       ③       ③       ③       ③       ③       ③       ④       ③       ④       ③       ④       ③       ④       ③       ④       ●
文件E) 編編E 祝園(小) 插入()」 工程         多根園部地造器         ● ● ● ● ● ● ● ●         ● ● ● ● ● ● ●         ● ● ● ● ● ● ●         ● ● ● ● ● ●         ● ● ● ● ● ●         ● ● ● ● ● ●         ● ● ● ● ● ●         ● ● ● ● ●         ● ● ● ● ●         ● ● ● ●         ● ● ●         ● ● ●         ● ● ●         ● ● ●         ● ●         ● ● ●         ● ●         ● ●         ● ●         ● ●         ● ●         ● ●         ● ●         ● ●         ●         ●         ●<	世の 日の	翻任)	
文件(E) 編編(E) 税風(V) 描入(D) 正 多税(B)()()()()()()()()()()()()()()()()()()	世の 日の	翻任)	Image: Control of the system of the syste
文件E) 編編E 祝園(V) 描入() IE 文件E) 編編E 祝園(V) 描入() IE 冬祝園部)(2番) ● 花園和没雪 ● 花園和没雪 ● 花園和没雪 ● 花園和没雪 ● 花園和没雪 ● 古鳥32: AUEC 2A48 L ① 0:1-32_1/32_0( L ① 25: EVENT Config L ② 25: EVENT Config L ② 25: EVENT Config E 控制器设雪 ● ③ 近砂制没雪 ● ③ 近砂制没雪 ● ③ 近砂制没雪 ● ③ 近地利湯没雪 ● ③ 近地利没雪 ● ③ 近期湯没雪 ● ③ 近期湯洗 ■ Program0 L ③ 5年ion0 L ④ 5年ion0 L ④ 5年ion0 L ④ 5年ion0 L ④ 5年ion0 L ④ 5年ion0 L ④ 5年ion0 E □ 50 Con1 ● 10	ED: 技制器(C) (接以(S) 工員(D) 部口(M) 総 ED: 技制器(C) (接以(S) 工員(D) 部口(M) 総 ED: (A)	助(日)	Image: Constraint of the second of the se
文件E 編編E 视到(V) 描入(D) IE メ ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ●	注め : ::::::::::::::::::::::::::::::	助(H)	①       ②       ②       ③         2型       位       交通       交通         16年0       交通       交通       交通         16年0       万       万       万         16年3       万       万       万         16年5       16年3       16年5       16年5         16年4       16年5       16年6       16年7         16年5       16年8       16年9       16年11         16年11       16年55       16年55       16年6         16年3       16年5       16年6       16年7         16年5       16年6       16年7       16年6       16年7         16年5       16年6       16年7       16年7       16年7         16年6       16年7       16年7       16年7       16年7
文件E       編集(E)       税回(M)       插入(D)       工         多根回動地気器       ●	世の     主教制講(C) (観以(S) 工員(D) 部口(M) 純     「(本) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1	部 (H)	・       1       ・       1       1       1       1       1       1       1 <th1< th=""> <th1< th=""> <th1< th=""></th1<></th1<></th1<>
文件E) 編編E 視到(小 插入() 工         冬柳倒勁沈嘉         ● 四 四 0 0 0 0         ● 四 四 0 0 0 0         ● 四 四 0 0 0 0         ● 四 四 0 0 0 0         ● 四 四 0 0 0 0         ● 四 四 0 0 0 0         ● 四 四 0 0 0 0         ● □ 0 0 0 0         ● □ 0 0 0         ● ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○	世の 主要制講(C) (観以(S) 工員(D) 部口(M) 編 一部 (A) (A) (B) (A) (A) (B) (A) (A) (B) (A) (A) (A) (A) (A) (A) (A) (A) (A) (A	翻(H)	①       ②       ②       ③         2型       6年0       交量       交量         16年0       5年2       5年3         16年1       16年3       16年3         16年3       16年4       16年5         16年4       16年5       16年5         16年5       16年6       16年7         16年6       16年7       16年8         16年7       16年8       16年9         16年8       16年9       16年9         16年7       16年10       16年11         16年5       16年6       16年6         16年7       16年3       16年14         16年5       16年6       16年7         16年5       16年7       16年14         16年5       16年14       16年14         16年15       16年14       16年14
文件E) 編編E 祝園(小) 插入()       工         夕仲田助沈気器       ●         夕仲田助沈気器       ●         ●       ● <th>世の 日の</th> <th>部 (H)</th> <th>1       1       2       2       2       2       2       2       2       2       2       2       2       3</th>	世の 日の	部 (H)	1       1       2       2       2       2       2       2       2       2       2       2       2       3
文件E       編集(E)       祝園(M) 描入(D) 正         冬秋回動波送器       ●       ●         ●       ●       ●       ●         ●       ●       ●       ●       ●         ●       ●       ●       ●       ●       ●         ●	注め     注め     注め     注	(別日) (川)	
文件(E)       編集(E)       視風(V)       挿入(D)       王         冬根風野湖造器       ●       ●       ●       ●       ●         ●       <	ED 注影器(C) 経形(S) 工員(D) 部口(M) 総 (C) 注影(S) 工員(D) 部口(M) 総 (C) ご(C) ご(C) ご(C) ご(C) ご(C) ご(C) ご(C) ご	部 (H)	Image: Constraint of the second of the se
文件ED       編集(E)       祝園(V)       插入(D)       王         文件ED       編集(E)       祝園(V)       插入(D)       王         文       副       (D)       (D)       (D)         >       副       (D)       (D)       (D)         >       副       (D)       (D)       (D)       (D)         >       (D)       (D)       (D)       (D)       (D)       (D)         >       (D)       (D)<	ED: 技制講(C) (観以(S) 工員(D) 部口(M) 報 (M) (M) (M) (M) (M) (M) (M) (M) (M) (M)	部 (H)	・       1       ・       1       ・       1       ・       1       ・       1       ・       1       1       1
文件臣) 編編E 祝風(小 插入() 正         文件臣) 編編E 祝風(小 插入() 正         冬枳圓湖念器       ●         「mew_Controller_Q ▼       ●         「 配 雪 方 c 個 」       ●         ▼ 配 雪石没雪       ●         ▼ 配 雪石没雪       ●         ▼ 配 雪石没雪       ●         ▼ 配 雪石没雪       ●         ▼ 面 雪茄32: AUEC 2AAB       ●         ● □ □ - 32, 1/32_O()       □         □ □ □ - 24: ISDU Config()       □         □ □ ○ [ □ 25: EVENT Config)       □         □ □ ○ [ ○ D/J ]       ●         ● ○ 回対語報役雪       ●         ● ○ 回対語報役雪       ●         ● ○ 四 妙瑞報録論设置       ●         ● ○ 四 妙瑞泉(没雪       ●         ● ○ 四 DUS       ●         ● ○ 四 DUS       ●         ● ○ 四 か能()       □         □ □ □ □ 前能()       ●         □ □ □ □ □ □       □         □ □ □ □       □         □ □ □       □         □ □       □         □ □       □         □ □       □         □ □       □         □ □       □         □ □       □         □ □       □         □ □       □	世の 主要制備(二) (観以(S) 工員(二) 部口(4) 純 田 (二) (2005) 市(1) (2005)	お(日)	①       ①       ②       ②       ③         16年0       シス量       交量       交量         16年0       16年0       5         16年0       16年3       1         16年3       16年3       1         16年3       16年3       1         16年5       1       1         16年56       1       1



(3) 当需要接收块计数 2 的值时,需在输出的块计数器位置+1 即可,依此类推, 当接收数据到所设置的数据长度后,输入状态位的命令结束位会置 1,此时 表示数据接收完成,当块计数器超过 255 时,此时块计数器的值会重置为 0。

4:07979-010-198 D	TO CALL OF		15.7			\$10P\$120 - 0	All EtharCAT	(1) 20 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	AR-RUS (			_	
8-60-00-00-00-00-00-00-00-00-00-00-00-00-	(M EtherCAI	- VO BAR X -CI TEMSZ : AUEC ZA48-B	15 (			5-00-0300A			3400	DAK	New York Will		275.84
new_Controller_0 💌	12131	Outputs byte30 7020 1E	1808+1 ····	W BYTE	16=0	new_Controller_0 V		Outputs_byte30_7020_1E	🚺 #itita + 2	W	BYTE	16#0	30.46
	-	Outputs_byte31_7020_1F		W BYTE	16#1	▼ 配面和设置		Outputs_byte31_7020_1F		w	BYTE	16#2	
THE FALL OF		Outputs_byte32_7020_20		W BYTE	16#0	200 EtherCAT		Outputs_byte32_7020_20		W	BYTE	16#0	
		Inputs_byte1_6020_01		R BYTE	16#3	T C T C22, AUEC 2448		Inputs_byte1_6020_01		R	BYTE	16#3	
▼ -□ TJ##32! AUEC 2A48		Inputs_byte2_6020_02		R BYTE	16#5			Inputs_byte2_6020_02		R	BYTE	16#7	
L @ 0:IL-32_(/32_O(	_	Inputs_byte3_6020_03		R BYTE	16#11	L @ 011L-32_(/32_0)		Inputs_byte3_6020_03		R	BYTE	16#9	
∟ 🖙 24 : ISDU Config(	_	Inputs_byte4_6020_04		R BYTE	16#22	L 🗠 24 : ISDU Config(				R	BYTE	16#9	
L 🖙 25 : EVENT Confi	_	Inputs_byte5_6020_05		R BYTE	16#33	L - 25 : EVENT Confi		Inputs_byte5_6020_05	6标签内快计数器3的储	R	BYTE	16#9	
▶ ⓑ CPU/扩展机架		Inputs_byte6_6020_06		R BYTE	16#33	▶ 15h CPU/扩展机架		Inputs_byte6_6020_06		R	BYTE	16#9	
I/O 映射	_	Inputs_byte7_6020_07		R BYTE	16#54	■ VO 映射		Inputs_byte7_6020_07		R	BYTE	16#0	
▶ ③ 控制器设置		Inputs_byte8_6020_08		R BYTE	16#55	▶ 凤 控制競设置		Inputs_byte8_6020_08		R	BYTE	16#0	
▶ & 运动体制设置	_	Inputs_byte9_6020_09		R BYTE	16#76	▶ ☆ 运动控制设置		Inputs_byte9_6020_09		R	BYTE	16#0	
ef Camportericher		Inputs_byte10_6020_0A		R BYTE	16#78	K Cam教授设备		Inputs_byte10_6020_0A		R	BYTE	16#0	
s and 200	_	Inputs byte11_6020_08		R BYTE	16#68	► #K(±i0.57		Inputs_byte11_6020_08		R	BYTE	16#0	
P UNITION		Inputs_byte12_6020_0C		R BYTE	16#3			Inputs_byte12_6020_0C		R	BYTE	16#0	
111月1日日	_	Inputs_byte13_6020_0D		R BYTE	16#4	0 115 QIII		Inputs_byte13_6020_0D		R	BYTE	16#0	
2 数据限继设室		Inputs_byte14_6020_0E		R BYTE	16#67			Inputs_byte14_6020_0E		R	BYTE	16#0	
↓ 编程	_	Inputs byte15_6020_0F	+1+0-1-26-00 100/#	R BYTE	16#77	「病程		Inputs_byte15_6020_0F		R	BYTE	16#0	
V 🖬 POUs		Inputs_byte16_6020_10	的來口數備2的值	R BYTE	16#89	V 🗐 POUs		Inputs_byte16_6020_10		R	BYTE	16#0	
▼ Ⅲ 程序	_	Inputs_byte17_6020_11		R BYTE	16#AA	▼ Ⅲ 程序		Inputs_byte17_6020_11		R	BYTE	16#0	
V 🖂 Program0		Inputs_byte18_6020_12		R BYTE	16#34	V 🕀 Program0		Inputs_byte18_6020_12		R	BYTE	16#0	
L @ Section0		Inputs_byte19_6020_13		R BYTE	16#45	L 伝 Section0		Inputs_byte19_6020_13		R	BYTE	16#0	
1 107 15165		Inputs_byte20_6020_14		R BYTE	16#75	山城 功能		Inputs_byte20_6020_14		R	BYTE	16#0	
, 96 ThidSta		Inputs_byte21_6020_15		R BYTE	16#13	1 197 Dhildith		Inputs_byte21_6020_15		R	BYTE	16#0	
L (0) 000000		Inputs_byte22_6020_16		R BYTE	16#45	N		Inputs_byte22_6020_16		R	BYTE	16#0	
Skin		Inputs_byte23_6020_17		R BYTE	16#57			Inputs_byte23_6020_17		R	BYTE	16#0	
► m t±sr		Inputs_byte24_6020_18		R BYTE	16#89	HI 1259		Inputs_byte24_6020_18		R	BYTE	16#0	
		Inputs_byte25_6020_19		R BYTE	16#10			Inputs_byte25_6020_19		R	BYTE	16#0	
		Inputs_byte26_6020_1A		R BYTE	16#45			Inputs_byte26_6020_1A		R	BYTE	16#0	
		Inputs_byte27_6020_18		R BYTE	16#89			Inputs_byte27_6020_1B		R	BYTE	16#0	
		Inputs_byte28_6020_1C		R BYTE	16#70			Inputs_byte28_6020_1C		R	BYTE	16#0	
		Inputs_byte29_6020_1D		R BYTE	16#9			Inputs_byte29_6020_1D		R	BYTE	16#0	
		Inputs byte30 6020 1E		R BYTE	16#7			Inputs_byte30_6020_1E		R	BYTE	16#0	
		Inputs_byte31_6020_1F		R BYTE	16#2			Inputs_byte31_6020_1F		R	BYTE	16#3	
		Inputs_byte32_6020_20		R BYTE	16#0			Inputs_byte32_6020_20		R	BYTE	16#0	
	_ 2:03:49					-	10桶24	<ul> <li>ISDU Config</li> </ul>					





#### 4.1.2.5.5. 手动写入数据

自动写入数据仅可写入 29Byte 的数据,手动写入可通过增加块计数器的值 依次写入大于 29Byte 的数据,最多可以写入 2048Byte 的数据,根据参数设置 可以按顺序写入标签中超过 29Byte 的数据。

(1) 在过程数据输出中,设置写入数据命令码,根据实际需要写入高位或低位数据,填写地址以及数据长度,本示例以地址从0开始,将40个数据写入标签,如下图所示:

I 新建工程 - new_Controller_0 - Sysmac Studio (6	i4bit)					
文件(E) 编辑(E) 视图(V) 插入(I) 工程(P) 控	:制器(C) 模拟(S) 工具(I) 窗口(W) 報助	力( <u>H</u> )				
X 41 62 前うさ 62 回 日	< ※ 応 局 ※ # 9 民	🔺 🖄 63 🖨 🦷	⊧ <b>କ ୦</b> ହ	0:	12 <b>Q Q</b> %	]
多视图浏览器	🔗 I/O 映射 🗙 🗂 节点32 : AUEC 2A48-BU	JS (				
位置	黄口	说明	R/W 数据类型	自し	- 安量	交量注释
new_controller_0 • 插槽0	▼ 👖 IL-32_1/32_0					
▼ 配置和设置	2 Outputs_byte1_7020_01	写入数据命令值	W BYTE	16#4		
▼	Outputs_byte2_7020_02		W BYTE	16#0		
▼ □ 节点32 : AUEC 2A4B	Outputs_byte3_7020_03		W BYTE	16#0		
	Outputs_byte4_7020_04		W BYTE	16#0		
	Outputs_byte5_7020_05	写入标签高位地址	W BYTE	16#0		
	Outputs_byte6_7020_06	写入标签低位地址	W BYTE	16#0		
	Outputs_byte7_7020_07	目入标签高位字节长度	W BYTE	16#0	2011	
▶ 国 CPU/扩展机梁	3 Outputs_byte8_7020_08	三入标签低位字节长度	W BYTE	16#28		
■ I/O 映射 <b>①</b>	Outputs_byte9_7020_09		W BYTE	16#0		
▶ 艮 控制器设置	Outputs_byte10_7020_0A		W BYTE	16#0		
▶ ⊕ 运动控制设置	Outputs_byte11_7020_0B		W BYTE	16#0		
€ Cam数据设置	Outputs_byte12_7020_0C		W BYTE	16#0		
▶ 事件设置	Outputs_byte13_7020_0D		W BYTE	16#0		
■ 任务设置	Outputs_byte14_7020_0E		W BYTE	16#0		
	Outputs_byte15_7020_0F		W BYTE	16#0		
	Outputs_byte16_7020_10		W BYTE	16#0		
9HT±	Outputs_byte17_7020_11		W BYTE	16#0		
V D POUS	Outputs_byte18_7020_12		W BYTE	16#0		
● ▼ 圓 程序	Outputs_byte19_7020_13		W BYTE	16#0		
V 💀 Program0	Outputs_byte20_7020_14		W BYTE	16#0		
L 🗟 Section0	Outputs_byte21_7020_15		W BYTE	16#0		
∟憲 功能	Outputs_byte22_7020_16		W BYTE	16#0		
∟憲 功能块	Outputs_byte23_7020_17		W BYTE	16#0		
▶ ■ 数据	Outputs_byte24_7020_18		W BYTE	16#0		
▶ 酉 仟各	Outputs_byte25_7020_19		W BYTE	16#0		
	Outputs_byte26_7020_1A		W BYTE	16#0		
	Outputs_byte27_7020_1B		W BYTE	16#0		
	Outputs_byte28_7020_1C		W BYTE	16#0		
	Outputs_byte29_7020_1D		W BYTE	16#0		
	Outputs_byte30_7020_1E		W BYTE	10#0		
	Outputs_byte31_7020_1F		W BYTE	10#2		
	Outputs byte32 7020 20		W BYTE	16#0		
	4 Inputs_byte1_6020_01		R BYIE	10#4	输入地址接收到	
	Inputs_byte2_6020_02		R BYTE	16#4		
	Inputs_byte3_6020_03			16#0		





(2) 将状态位置 1, 表示命令开始

I 新建工程 - new_Controller_0 - Sysm	nac Studio (64bit)											
文件(图编辑) [2] 规图(业) 插入(1) 工程(2) 控制器(2) 模拟(5) 工具(1) 窗口(24) 帮助(14)												
	1								N 0 0	144		
	a ~ む a	163 Hat 631	A 😐	K A	A 60 K			a 12	୍ର୍ୟ୍ୟ			
多视图测觉器 🚽	H EtherCAT	快射 × -□ 市点B	2 : AUEC 2A4B-	-BUS (								
new Controller 0 🔻	位置	端口			说明	R/M	/ 数据类型	. <u>(</u>	安量	·		
		IL-32_1/32_0					01075	10-11				
▼ 配置和设置		Outputs_byte1_/	020_01			W	BYIE	10#4	A Desire Channes			
■ ▼ 提 EtherCAT		Outputs_byte2_7	020_02			W	BYIE	16#0	版念位置1,	表示与人命令升后		
▼ -□ 节点32 : AUEC 2A4B	_	Outputs_bytes_7	020_03			NAV.	DVTC	16#0				
∟ -□ 0 : IL-32_I/32_O(	-	Outputs_byte4_7	020_04	_		W	RVTE	16#0	-			
∟ -🗆 24 : ISDU Config( —		Outputs_byte5_7	020_05		_	W	BYTE	16#0				
L 📼 25 : EVENT Confi		Outputs byte7 7	020 07		_	w_	BYTE	16#0				
▶ 🔄 CPU/扩展机架		Outputs byte8 7	020 08			w	BYTE	16#28				
1/0 映射	-	Outputs byte9 7	020 09			w	BYTE	16#0				
> 同 控制器设置		Outputs byte10	7020 0A			w	BYTE	16#0	-			
▶ 点 运动控制设置		Outputs byte11	7020 OB			w	BYTE	16#0				
	_	Outputs_byte12	7020_0C			w	BYTE	16#0				
		Outputs_byte13_	7020_0D			w	BYTE	16#0				
		Outputs_byte14_	7020_0E			w	BYTE	16#0				
		Outputs_byte15_	7020_0F			w	BYTE	16#0				
2 数据政绩设置		Outputs_byte16_	7020_10			w	BYTE	16#0				
调柱		Outputs_byte17_	7020_11			w	BYTE	16#0				
V 🖞 POUs		Outputs_byte18_	7020_12			w	BYTE	16#0				
■ ▼ [] 程序		Outputs_byte19_	7020_13			w	BYTE	16#0				
🔻 🔤 Program0		Outputs_byte20_	7020_14			w	BYTE	16#0				
🔲 L 🚭 Section0		Outputs_byte21_	7020_15			w	BYTE	16#0				
∟憲 功能		Outputs_byte22_	7020_16			w	BYTE	16#0				
∟ 圐 功能块	_	Outputs_byte23_	7020_17			w	BYTE	16#0	_			
▶   数据		Outputs_byte24_	7020_18			w	BYTE	16#0	_			
▶ 酉 任务	_	Outputs_byte25_	7020_19			w	BYIE	16#0				
	_	Outputs_byte26_	7020_1A			W	BYTE	16#0	_			
_	_	Outputs_byte27_	7020_16			W	BTIE	16#0	-			
-	_	Outputs_byte26_	7020_10	_		14/	DTIE	16#0	-			
-	_	Outputs_byte29_	7020_10			W	DVTC	16#0				
	_	Outputs_bytes0_	7020_10			W	BYTE	16#2				
		Outputs_byte31_	7020_11			w	BYTE	16#0				
-	_	Inputs byte1 60	01			R	BYTE	16#4				
-	_	Inputs byte2 60	20.02			R	BYTE	16#5				
	_	Inputs byte3 60	20 03			R	BYTE	16#0				
		lands based 60	20.04			'n	DVTC	16#0				

(3) 待输入状态位显示命令开始确认,可开始将需要写入标签的数据写入到输入地址中,将数据写入,将前28个数据写完后,将块计数器置1,表示将数据写入到块计数器1中:

文件(E) 编辑(E) 视图(V) 插入(I) 工	程(P) 控制器(C	() 模拟(S) 工具(D) 窗口(W)	帮助(日)					
	III 라 ㅅ	🔉 🗔 🖽 🏦 🛤 🚇	R 🛕 🔉 63 🎝	<u>е</u> е	<u>।</u> ୦ ୍ଧ	P	0,0,0,	
						17 21201		
多视图测觉器 👻 🕂 🛗	EtherCAT	1/0 映町 × - ロ 市点32 : AUEC 2A4E	B-BUS (					
new Controller 0 🔻	位置	端口	说明	R/W	数据类型	值	受量	变量注释
	janev	▼ ¶ IL-32_I/32_U			DUCTO	16#4		
▼ 配置和设置		Outputs_byte1_7020_01		W	BYIE	16#1	-	
■ ▼		Outputs_byte2_7020_02		VV DA/	BTIE	16#1		
▼ -□ 节点32 : AUEC 2A4B		Outputs_bytes_7020_03		NV NAL	DITE	16#1	-	
L -□ 0 : IL-32_I/32_O(		Outputs_byte4_7020_04		W	DTIE	16#1	-	
∟ -□ 24 : ISDU Config(		Outputs_byte5_7020_05		W	DVTC	16#1		
L 📼 25 : EVENT Confi		Outputs_byte0_7020_00		W	DVTC	16#1		
▶ S CPU/扩展机架		Outputs_byte7_7020_07		W	DITE	16#1		
		Outputs_byte8_7020_00		W	BYTE	16#1	-	
▶ □ 控制器设备		Outputs byte10 7020 04		w	BYTE	16#1	-	
		Outputs byte11 7020 0B		w	RVTE	16#1	-	
		Outputs byte12 7020 0C		w	BYTE	16#1		
《 Cam数据设置		Outputs byte13 7020 0D		w	BYTE	16#1	-	
▶ 事件设置		Outputs byte14 7020 0F		w	BYTE	16#1		
■ 任务设置		Outputs byte15 7020 0F	些前28个封 <b>展</b> 值》	w	BYTE	16#1		
☑ 数据跟踪设置 ──		Outputs byte16 7020 10	Halaseo I soulaatik	w	BYTE	16#1		
▼ 编程		Outputs byte17 7020 11		w	BYTE	16#1		
V 🛽 POUs		Outputs byte18 7020 12		w	BYTE	16#1		
▼ 圓 程序		Outputs byte19 7020 13		w	BYTE	16#1		
▼ Fei Program0		Outputs byte20 7020 14		w	BYTE	16#1		
I ₫ Section0		Outputs byte21 7020 15		w	BYTE	16#1		
L Se Thes		Outputs_byte22_7020_16		w	BYTE	16#1		
- 100 40100		Outputs_byte23_7020_17		w	BYTE	16#1		
		Outputs_byte24_7020_18		W	BYTE	16#1		
▶ III 数据		Outputs_byte25_7020_19		W	BYTE	16#1		
▶ 面 任务		Outputs_byte26_7020_1A		w	BYTE	16#1		
		Outputs_byte27_7020_1B		W	BYTE	16#1		
		Outputs_byte28_7020_1C		W	BYTE	16#1		
		Outputs_byte29_7020_1D		W	BYTE	16#1		
		Outputs_byte30_7020_1E		W	BYTE	16#1	3	
		Outputs_byte31_7020_1F		W	BYTE	16#1	并将块计数值置	<u>冒</u> 1
		Outputs_byte32_7020_20		W	BYTE	16#∪		

圖 新建工程 - new\_Controller\_0 - Sysmac Studio (64bit)



(4) 将剩余数据写入,并将块计数器置2,表示将数据写入块计数器2中,输入 地址状态位为7时,表示数据写入完成:

M建工程 - new_Controller_0 - Sys	smac Studio (64	(bit)									
文件(E) 编辑(E) 视图(⊻) 插入(I)	工程(P) 控制	訓器( <u>C</u> )	模拟(S)	工具①	窗口	(W) #	緊助( <u>H</u> )				
		1 X	175	m 63			== A	A 23	63 6 1	<u>- 0 0</u>	1 rQ
		~ 68	166	1111. 63 <sup>10</sup>	M		*^ A	A 00	<b>*</b>		i in"
<b>夕</b> 初周湖時襲	THE FALL CAT	1/01	10.04		2 . ALIE/	C 0 A 4D	DUC /				
	ETAT EtherCAT	1/01	X (RH		2 ; AUE	C 2A4B-	-BO2 (	VKnD	DAM		一店
new_Controller_0 🔻	「「」」「「」」「」」「「」」」「「」」」「」」「」」「」」」「」」」「」」	2210	1 22 1	M雨山 Man O				况明	K/W	数据类型	诅
			Output	/32_0 tr huta1 7	020 01				w	DVTC	16#4
1000和设置			Output	ts_byte1_7	020_01		_		w	BYTE	16#1
▼	1		Output	s byte3 7	020 03				w	BYTE	16#2
▼ □	<del></del> .		Output	ts byte4 7	020 04		_		w	BYTE	16#2
∟ -□ 0 : IL-32_I/32_O(			Output	s byte5 7	020 05				w	BYTE	16#2
∟ -□ 24 : ISDU Config(			Output	ts byte6 7	020 06				w	BYTE	16#2
L 📼 25 : EVENT Config			Output	ts_byte7_7	020_07				w	BYTE	16#2
▶ 🖾 CPU/扩展机架			Output	ts_byte8_7	020_08		in the second		W	BYTE	16#2
■ I/O 映射 1			Output	ts_byte9_7	020_09		2 現入		w	BYTE	16#2
▶ 國 控制器设置			Output	ts_byte10_	7020_0/	A			W	BYTE	16#2
▶ @ 运动控制设置			Output	ts_byte11_	7020_01	В			w	BYTE	16#2
✔ Cam数据设置			Output	ts_byte12_	7020_00	С			W	BYTE	16#2
▶ 事件设置			Output	ts_byte13_	7020_01	D			W	BYTE	16#2
			Output	ts_byte14_	7020_01	E			W	BYTE	16#2
			Output	ts_byte15_	7020_01	F	i i i		W	BYTE	16#0
			Output	ts_byte16_	7020_10	0			W	BYTE	16#0
编任			Output	ts_byte17_	7020_1	1			W	BYTE	16#0
V POUs			Output	ts_byte18_	7020_12	2			w	BYTE	16#0
● 【『 柱序			Output	ts_byte19_	7020_13	3			W	BYTE	16#0
V 💀 Program0			Output	ts_byte20_	7020_14	4			W	BYTE	16#0
L 를 Section0			Output	ts_byte21_	7020_1	5	_		W	BYTE	16#0
∟ □ 功能			Output	ts_byte22_	/020_10	6 			W	BYTE	16#0
∟ 圖 功能块	200		Output	s_byte23_	7020_1	0			W	BTIE	16#0
▶ ■ 数据			Output	s_byte24_	7020_18	0 0			W	BTIE	16#0
■ ▶ 由 任务			Output	s_byte25_	7020_1	9 A			W	BY TE	16#0
			Output	s_byte20_	7020_1/	R			W	BVTE	16#0
			Output	ts_byte27_	7020_1	0	_		W	RVTE	16#0
			Output	s hyte20	7020_1	D (3)	快计数		w	BYTE	16#0
	1000		Output	ts byte30	7020 1	F	and an		w	BYTE	16#0
	1-1-1		Output	ts byte31	7020 1	F			W	BYTE	16#2
			Output	ts byte32	7020 20	0			W	BYTE	16#0
			Inputs	byte1 602	20 01				R	BYTE	16#4
			Inputs	byte2_602	20_02				R	BYTE	16#7
			Inputs	byte3_602	20_03				R	BYTE	16#2
			Innetes	L	0.04					DUTE	16#7

## (5) 可通过读取数据对写入的数据进行查看

I 新建工程 - new_Controller_0 - Sysmac Studio (64bit)											
文件(E)编辑(E) 视图(V) 插入(I) 工程(E) 控制器(C) 模拟(I)	(5) 工具(1) 審口(W) 帮助(H)										
			. e.	0 01	Q 7 0 0 %						
	· · · · · · · · · · ·						and the second				
多视图浏览器 • # 器 EtherCAT 🥔 VO 映射:	🗙 - 🗆 节点32 : AUEC 2A48-BUS (										
new Controller 0 ▼ 位置	第日	说明	R/W   💐	如民共型	EtherCAT	🚽 VO 映射 🗙 🖃 节点32 : AUEC 2A4B-BU:	S (				
Inpu	uts_byte1_6020_01		R BYT		6月3 位置	銷口	说明	R/W	数据美型	Œ	交量
▼ 配置和设置	its_byte2_6020_02		R BY	E	6#5	Outputs_byte30_7020_1E		w	BYIE	10=0	
▼	uts_byte3_6020_03		R BYT		6#1	Outputs_byte31_7020_1F		w	BYTE	16#1	
▼ <□ 节点32 : AUEC 2A48 Inpu	.ts_byte4_6020_04		R BY	E	0#1	Outputs_byte32_7020_20		W	BYTE	10=0	(
L 🗆 0 : IL-32 1/32 O(	Jts_byte5_6020_05		K BYI		0+1	Inputs_byte1_6020_01		ĸ	BYIE	10+3	
L - 24 : ISDU Config(	sts_byteb_6020_06		K BYI	E I		Inputs_byte2_6020_02		ĸ	BYIE	1640	
I J 25 - EVENT Confi	its_byte/_6020_07		K BYI		0+1 C#1	Inputs_byte3_6020_03		ĸ	BYTE	10+2	
L D D Preter Comm Inpu	Jts_byte8_6020_08		K BY	E I	G#1	Inputs_byte4_6020_04		ĸ	BYIE	1642	
Input to sheet	ns_byte9_6020_09		K BYI		C#1	inputs_bytes_6020_05		ĸ	BTIE	16#2	
input the second s	JIS_BYIE10_6020_0A				C#1	inputs_byte0_0020_00		2	DITIC	1642	
▶ IR 控制器设置 Inpu	hts_byte11_6020_08		K BT		6#1	inputs_byte/_6020_07		K O	BTIE	16#2	
▶ 億 运动控制设置 mp0	JIS_071012_0020_0C			. 1	6#1	Inputs_bytes_0020_08			DTIC	16#2	
6' Cam数据设置 Inpu	ds_byte13_6020_00				6#1	Inputs_byte9_0020_09			DITE	16#2	
▶ 事件设置	ds_byte14_0020_0E			. 1	6#1	Inputs_byte10_0020_0A		P	BYTE	16#2	
■ 任务设置 ····································	ds_byte15_0020_01				6#1	Inputs_byte11_0020_00			BYTE	16#2	
☑ 数据跟踪设置	rt bido17 6020 11	國際11的值			6#1	lapute bute12_6020_00			OVTE	16#2	
▼ 網羅 Inc.	str. byda18 6020 12		R BVT	1	6#1	Inputs_byte13_0020_00		R	BYTE	16#2	
V E POIIs	str. bute 10, 6020, 12				6#1	Inputs byte15 6020 0E			DVTC	16:00	
▼ 2	dx byte19_0020_13		R BVT	TE 1	6#1	Inputs_byte15_0020_01		8	BYTE	16#0	
	str. budg21 6020 15				6#1	Inputs byte 10_0020_10			RVTE	16#0	
	its bute22 6020 16		R RVT	F 1	6#1	Innuts hyte18 6020 12		8	BYTE	16#0	
Les Sectionu Inpu	its byte23 6020 17		R BYT	TF 1	6#1	Inputs byte19 6020 13		R	BYTE	16#0	
	rts bute24 6020 18		R RVT	TE 1	6#1	Inputs byte20 6020 14		R	BYTE	16#0	
」)IIII 功能块 Input	its byte25 6020 19		R BYT	1 1	6#1	Inputs byte21 6020 15		R	BYTE	16#0	
▶ Ⅲ 数据	uts byte26 6020 1A		R BYT	16 1	6#1	Inputs byte22 6020 16		R	BYTE	16#0	
▶ 由 任务	its byte27 6020 18		R BYT	IF 1	6#1	Inputs byte23 6020 17		8	BYTE	16#0	
Inpu	uts byte28 6020 1C		R BYT	TE 1	6#1	Inputs byte24 6020 18		R	BYTE	16#0	
Inou	its byte29 6020 1D		R BYT	TF 1	6#1	Inputs byte25 6020 19		R	BYTE	16#0	
Inpu	uts byte30 6020 1E		R BYT	TE 1	6#1	Inputs byte26 6020 1A		R	BYTE	16#0	
Inpu	uts byte31 6020 1F	1	R BYT	TE 1	6#1	Inputs byte27 6020 18		R	BYTE	16#0	
Inpu	uts_byte32_6020_20	H121-8600.1	R BYT	TE 1	6#0	Inputs_byte28_6020_1C		R	BYTE	16#0	
插槽24 ▼ i ISDU	U Config					Inputs_byte29_6020_1D		R	BYTE	16#0	
ISDL	U Config port 7020 01		w USI	INT 1		Inputs_byte30_6020_1E	块计数器2	R	BYTE	16#0	
ISD.			and the second				In the second	ln.	and the second second	Licen I	
	U Config_index_7020_02		W UIN			Inputs_byte31_6020_1F		ĸ	BYIE	1042	





### 4.1.3. 在 CODESYS 上通讯使用

#### 4.1.3.1. 通讯连接

通讯连接示意图,如下图所示:



#### 4.1.3.2. 硬件配置

硬件配置如下表所示:

硬件	数量	备注
编程电脑	1 台	安装 CODESYS 软件
AU7 812-1B0AA-0AA0	1 台	812 CPU
AUEC 2A4B-BUS	1个	IO-Link 主站
AU3 IHR-3002-IOL	1个	IO-Link 从站读写器
标签	若干	
通讯线	若干	





### 4.1.3.3. 新建工程

## (1) 打开 CODESYS 软件,新建一个空白工程。

◆ CODESTS 文件 编辑 视图 工程 编译 在线	调试工具窗口帮助				
19日日	结晶结       1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	1   Q\$ Q\$ • • • 4%   [3 93	¢∃ *∃ \$   \$   <b>™</b>   <b>₩</b>	1.8/	
设备	▼ 平 × 記 起始页 ×				
	CODESYS V3.5	SP20 Patch 4			
	++-1-1= //-		(上 白		
	基本操作	戰新作	信息		
	1 前建工程				
	▲ 打开工程…	程			
			CODESYS		
	最近的工程	1 新建工程			>
	😂 Untitled1	类别( <u>C</u> ):	● 模	板(工):	
			aries		
			Er	mpty project HMI project	Standard Standard
					project project w
		An empty pro	oject		
		3 名称(N):	Untitled2		
		位置(L):	D:\1.MOBAN\CODESYS		~
					确定 取消

### 4.1.3.4. 安装配置文件

(1) 在工具→设备存储库,将控制器 812 以及主站模块 AUEC 2A4B 的配置文件安装:

Untitled1.project - CODESYS				
文件编辑 视图 工程编译 在线 🛄	式 工具 幽口 ##助			
国際国家での法院の大学会	No CODESYS 安装程序	b   • ○ ○ ○ → = べ   (	입역대용  ◆  團  〒  ▽	
	前 库存镜			
·순종 (2	1 设备存储库			
- 3 Unsided I	可规化样式库			
	📕 授权存储库	26 设备存储库	×	
	三 OPC UA信息模型存储库。	(0责()) Surtem Reporting	a 編合書(F)。	
	提权管理器	(C:\ProgramData\CODESYS\Dev	ces)	
	日定义	安装的设备描述(V)		
	导入与导出远项	用于全文据索的字符串	供应商 <全部供应商>	
	脚本 •	名称 供应商	版本 描述 2583(0)	
	Edge Gateway	* 🗐 杂项	与忠(c).	
	Automation Server +	● In In C	● 安装设备描述	×
	其他	* 🖉 SoftMotion3Eith23	ム · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	人 内 正新建立計畫 由設置 0
		▲ 団 現场总统	C / C / C / C / C / C / C / C / C / C /	V V U SINEATTA THER P
			组织 ▼ 新建文件夹	· · · · ·
			OneDrive 合称	停改日期 类型 大小
			回 此电版	2024/12/11 17:17 Microsoft Edge 625 KB
			3D 対象	
			📓 R.05	
			10日 日本	
			1 文档	
			🔸 Fat	
			▶ 音乐	
			▲ 本地理田 (C) ★#278年 (D)	
			本地磁盘 (F)	
			又件名(N): AUEC IO-Link-Master-V1.8	✓ 自动控制("soml;"teds;".dcf;".gs
				● 打开(0) 取満





(2) 安装成功会显示在设备存储库显示,如下所示:

适(L)	System Repository			~	编辑位置(E)
	(C:\ProgramData\CODESYS\Devic	es)			
装的设	备描述(V)				
用于全文	(搜索的字符串	供应商	<全部供应商>	~	安装(I)
名称				^	卸载(U)
					导出(E)
	😑 🚞 AUEC Adapters				
	AUEC 0A8B				
	AUEC 2A4B-BUS				
	auec 4A4B			U U	
<				>	
	① 设备"AUEC 8A0B"已安装到设备存	F储库		^	
	❶ 设备"AUEC 0A8B"已安装到设备存	储库			
	0 设备"AUEC 4A4B"已安装到设备存	储库			详细信息(D)
	① 设备"AUEC 8A8DOH"已安装到设行	备存储库			
				×	
<				,	

#### 4.1.3.5. 工程组态



(1) 添加 812 控制器





# (2) 扫描网络,连接 812 主机

● Untitled1.project\* - CODESYS 文化 編編 初照 T程 編译 左接 通ば 丁目 奈日 報

文件 編編 視图 工程 編译 在线 调就工具 1911 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日	1日 幕韵 刻 領 湾 〇〇 11 世 Application [Auto_CPU_812_180AA: PLC愛劇 ・ 03 切 ト = ペ 〔 1 句 1 句 1 日 2 中 1 日 日 1 日 1 日 1 日 1 日 1 日 1 日 1 日 1 日	
·	Muto_CPU_812_180AA X	
Uhttled1     Imit Auto_CPU_812_1B0AA (Auto CPU 812-1B0AA)	· 通信设置	
- 創 PLC逻辑	应用	
m 库管理器	备份与近原	
a SoftMotion General Axis Pool	2#	

日志	网关	
PLC设置	选择设备	×
P.C.供量 P.C.指令 用户域组 访问时限 符号们限 确定许可证分软件操作 任务部署 状态 值题	法程行的通常资源路径 ● 派 <u>Gateway1</u> ④ <u>③</u> <u>ACONFO-0166997F[0000.C0FD]</u>	注意作名称: ACONFO-0165997F: 设备地址: 0000.COFD 体態功: UDP 目転DC: 17A2 0004 目标版本: 3.5.17.0 目标性功音:
	□ 隐藏不匹配的设备,按目标 ID过滤	▲  ●

### 连接成功







(3) 双击 Auto\_CPU\_812\_1B0AA,在 PLC 设置中设置使能 2,否则无法对连接的模块进行读写操作。

• <del>•</del> • • • • •	Auto_CPU_812_1B0AA	EtherCAT_Master_SoftMotion		
uto_CPU_812_180AA (Auto CPU 812-180AA)	通信设置	用于1/0处理的应用	Application $\checkmark$	
U PLC逻辑	应用	PLC设置		
Application 節 库管理器	备份与还原	□ 得止时更新 IO 傷止財輸出的行为	保持当前值 >	
<ul> <li>         ・ 通任务配置         ・         ・         ・</li></ul>	文件	总是更新变量	使能2(总是在总线周期任务中) ~	
EtherCAT_Master_SoftMotion (EtherCAT Master SoftMotion)	E#	总线圈期洗师	失能(仅在任务中使用时更新) 佛能100里来在任何任务中使用 则使用总线周期任务	
SoftMotion General Axis Pool	n citiz	总线周期任务	(供能2(息是在总线周期任务中)	
	PLUIRE	附加设置		
	PLC指令	□ 生成 IO映射的强制变量	🗌 启用设备诊断	
	用户和组	□将10警告显示为错误	□为 IO启用符号访问	
	访问权限			
	符号权限			
	确定许可证的软件指标			
	任务部署			
	状态			
	信息			

(4) 添加 EtherCAT 设备

0 大键		<b>-</b> 4 ×	Auto_CPU_812_18	30AA X	动作				
Auto CPU 812 180AA (Auto CPU 8	312-1B04	×	通信设置	扫描网	● 附加设备(A) ○ 插入设备(I) ○ 拔出设	昏(P) C	) 更新设备	<b>ŀ</b> (∪)	
副 PLC逻辑	*	館切			用于全文搜索的字符串	供应商	<全部	共应商>	~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~
SoftMotion General Axis Pool	≅ × ≌ 2⊡	高时 粘贴 删除 厚性 添加对象 添加文件来 添加交备 更新设备 编辑对象 用编辑对象		-	Cost App      (	ter C	CODESYS CODESYS CODESYS	4.8.0.0 4.8.0.0 4.8.0.0	CXXXXX Internal EtherCAT Masb EtherCAT Master EtherCAT Master SoftMotion
	4	编辑IO映射 从CSV导入映射。 导出映射到CSV。 在线配置模式… 复位原点设备[A 仿真					_1HnJP +-		>
					☆ 技巧均均组 」 量子所有版本(仅限专家) 「● 代称:EtherCAT Matter SoftMotion 代記錄-COEDYS 実験:主法 版本:48.0.0 订錄:EtherCAT Master SoftMotion		过期版本		Ň
					将被选设备作为最后一个子设备附加 Auto_CPU_812_180AA ● (在此窗口打开时,您可以在导航器中选持	¥另一个I	目标节点。		





(5) 双击 EtherCAT Master SoftMotion,将"源地址(MAC)"的适配器选择

	• • × / Auto CPU 812 180	AA EtherCAT Master SoftMotion X		
Net/ Arto, CPU 87, 200A (Auto CPU 812-IBOA) 副 R-C提择 ● AppEntion ● FTEHES ● EPECAT_Tack ● 双右 ● EPECAT_Tack ● Software Software ● EPECAT_Tack ● Software Software ● EPECAT_Tack ● Software Software	<ul> <li>Auto_CPU_B12_B02</li> <li>通用</li> <li>同步年六分配</li> <li>観道</li> <li>日志</li> <li>EtherCATEC状態</li> <li>EtherCATEC状態</li> <li>()</li> <li>()</li> </ul>	AA	Ether T	<b>و</b> نفت +

## (6) 将连接的主站,通过扫描添加

i) Unded/	₩ ₩		<b>-</b> ₽ X	Auto_C	U_812_180AA X	EtherCAT_Master_So	oftMotion			
学者発展       文件       算是重新变量       使能型(建築拉集規制符务中)         ● EhercAT Jack       方         ● EhercAT Master_SoftMotion (EhercAT Master SoftMotion)       日本         ● 算別       日本         ● 目前公       日本         ● 日本       972_0000000_0         ● 1972_0000000_0       1         ● 1972_0000000_0       1         ● 1972_0000000_0       1         ● 1972_0000000_0       1         ● 1972_0000000_0       1         ● 1972_0000000_0       1         ● 1972_0000000_0       1         ● 1972_0000000_0       1         ● 1972_0000000_0       1         ● 1972_0000000_0       1         ● 1972_00000000_0       1	③ Unbtled I ● ③ Auto_CPU_812_1B0AA (Auto CPU 812-1B0A/ ● 副 PLC逻辑 ● ② Application 値 库管理器	A)	•	通信设置 应用 备份与还原		用于1/0处理的应用 PLC设置 □ 停止时更新10 停止时输出的行为		Appleation ~		
● Christical Softwater       ● File         ● File       ● File </th <th>■ 日本 日本</th> <th>建</th> <th></th> <th>文件</th> <th></th> <th>总是更新变量</th> <th></th> <th>使能2(总是在总线周期任务中) ~</th> <th></th> <th></th>	■ 日本	建		文件		总是更新变量		使能2(总是在总线周期任务中) ~		
	EtherCAT_Master_SoftMotion (EtherCAT	Master Soft	lotion)	<b>D</b> ±	扫描设备				- 0	_
Image: Section 1       Image: Section 2       Image: Section 2 <t< td=""><td>SoftMotion General Axis Pool</td><td>*</td><td>剪切</td><td>_</td><td>扫描的设备</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></t<>	SoftMotion General Axis Pool	*	剪切	_	扫描的设备					
N/C     N/C     N/C     N/C     N/C       ■     ■     AUC: 2AMB-100     32       ■     ■     AUC: 2AMB-100     32       ■     ■     972.0000000.0     0       ■     <		1	复制		20年29	必要業用	Fil / T tekt	*		-
●       ●			和山口山		S- AUEC 244B BUS	AURC 244B-BUS	32	ML .		
雪肉     ●<		^	加印水		Nobe_Error_Doo	982 00000000 0	042			
□     ■     972_0000000_0       □     >     >			重构	•		9F2 00000000 0				
<ul> <li>              iあ加支線</li></ul>		-	雇性			972_00000000_0				
<ul> <li>済加交件表</li> <li>済加交算</li> <li>済加交算</li> <li>済加交算</li> <li>資加交算</li> <li>第2019</li> <li>第2019</li> <li>第20000000.0</li> <li>第2000000.0</li> <li>第2000000.0</li> <li>第20000000.0</li> </ul>		1000	添加对象			9F2_00000000_0				
活動设備…     1199     992_0000000_0       指点设备…     972_0000000_0       1目現设备…     972_000000_0       1日間设备…     972_000000_0       更新设备…     972_000000_0       更新设备…     972_000000_0       一     972_000000_0       日、病機可含金     972_000000_0		0	添加文件来			9F2_00000000_0				
		_	添加设备	TO		9F2_00000000_0				
1回设备     992_000000_0       第月设备     992_000000_0       第月设备     992_000000_0       更新设备     992_000000_0       「编辑对象     992_000000_0       用_编辑对象     992_000000_0			插入设备	ACA :		9F2_00000000_0				
Jance and the second of the		2	扫描设备	1	in (	9F2_00000000_0				
ビンジェンジョン     ビンジョン			禁用设备			9F2_00000000_0				
□ 编辑对象 用_编辑对象 □ 972_0000000_0			面新沿祭			9F2_00000000_0				
用编辑文章		52	(在编时条		and a second	9F2_00000000_0				
			用编辑对象			9F2_00000000_0				_
				and the second	2019-1-1-10-11L			0		
			Buisher		扫描设备	安装缺失的描述	100年	管制所有设备到工程	关闭	-





### (7) 选择连接读写器的端口,按字节大小插入模块



### 以同样方法添加 ISDU 配置以及事件配置模块插入







### (8) 上述参数配置完后完,点击登录并启动

<del>、</del> 4 )	Auto_CPU_812_180AA x & Soft	totion General Axis Pool 💮 EtherCAT_Master_S	CoftMotion AUEC_2A4B_BUS K IO_Link_MasterPort_X01
ledi 🔹	通信设置 扫描网络	网关 -   设备 -	
] Auto_CPU_812_180AA [注意発出]] (Auto CPU 812-180AA)			
- Application (17777)	应用		
	备份与还愿	· · ·	
	H IN SALWA		
C S EtherCAT Task	文件		•
Fill EtherCAT Master SoftMotion (EtherCAT Master SoftMotic		网关	
AUEC 2A4B BUS (AUEC 2A4B-BUS)	日志	Gateway-1	✓ ACOINFO-016E997F(激活的) ✓
IO_Link_MasterPort_X01 (IO-Link, 32bytes in/32b)	PLC设置	IP-Address:	设备名称:
K X01_Device_ExtMod_1		lo calhost	ACOINFO-016E997F
K X01_Device_ExtMod_2	PLC指令	Ports	设备地址:
K X01_Device_ExtMod_3	用户和组	1217	0000.C0FD
IO_Link_MasterPort_X02	100 000		目标 ID:
K X02_Device_ExtMod_1	访问权限		1742 0004
K X02_Device_ExtMod_2	27 B 40 88		目标类型:
K X02_Device_ExtMod_3	17-51XPR		
IO_Link_MasterPort_X03	确定许可证的软件指标		目标服件: 3.5.17.0
K X03_Device_ExtMod_1			
K X03_Device_ExtMod_2	任务部署		
K X03_Device_ExtMod_3	建态		
I IO_Link_MasterPort_X04	000		
K X04_Device_ExtMod_1	信息		
K X04_Device_ExtMod_2			
K X04_Device_ExtMod_3			
VOS Deutro ExtMed 1			
YOS Device Extend 2			
V05 Device ExtMod 3			
K IQ Link MasterPort X06			
K X06 Device ExtMod 1			
K X06 Device ExtMod 2			
K X06 Device ExtMod 3			

#### 4.1.3.6. 数据监控

登录在线后可通过 I/O 映射查看标签数据,初始数据格式为十进制:

	Auto_CPU_812_1B0A	A SoftMotion General Axis Pool	EtherCAT_N	Naster_SoftM	otion	AUEC_2	A4B_BUS	k_Masterf	ort_X01	×
	启动参数	查找	过滤器 显	示所有			<ul> <li>小为IO通道添加</li> </ul>	QFB → 📑	由到实例	
中间 PLC逻辑	March day (c0+ 04	变量	映射	通道	地址	类型	当前值	预备值	单元	描述
Application [运行]	Module1/0映剂	# 📴 16#1602 Outputs								
<b>前</b> 库管理器	信息	= 🚞 16#1A02 Inputs								
三 🧱 任务配置		#- <b>%</b>		byte1	%IB4	BYTE	0			byte1
- 😳 🍪 EtherCAT_Task		B - Mp		byte2	%IB5	BYTE	4			byte2
= 😳 📆 EtherCAT_Master_SoftMotion (EtherCAT Master SoftMotic		÷ *9		byte3	%IB6	BYTE	224			byte3
G MALEC_2A48_BUS (AUEC 2A48-BUS)		⊞ <b>%</b> p		byte4	%IB7	BYTE	4			byte4
IO_Link_MasterPort_X01 (IO-Link, 32bytes in/32b)		(ii) - Mp		byte5	%IB8	BYTE	1			byte5
X01_Device_ExtMod_1		· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		byte6	%IB9	BYTE	80			byte6
X01_Device_ExtMod_2		@- <b>%</b>		byte7	%IB10	BYTE	180			byte7
X01_Device_ExtMod_3		(ii) - <b>N</b> g		byte8	%IB11	BYTE	80			byte8
C IO_Link_MasterPort_X02		@- <b>*9</b>		byte9	%IB12	BYTE	14			byte9
X02_Device_ExtMod_1		(i) - <b>1</b> 9		byte 10	%IB13	BYTE	57			byte 1
X02_Device_ExtMod_2		(i) - <b>*9</b>		byte11	%IB14	BYIE	0			byte 1
K X02_Device_ExtMod_3		· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		byte 12	%IB15	BYTE	0			byte 1
C IO_Link_MasterPort_X03		(i) - Ma		byte 13	%IB16	BYTE	0			byte1
K X03_Device_ExtMod_1		· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		byte14	%IB17	BYTE	0			byte 1
K X03_Device_ExtMod_2		(i) - <b>1</b> 9		byte 15	%IB18	BYTE	0			byte1
K X03_Device_ExtMod_3		···· *>		byte 16	%IB19	BYTE	0			byte1
C IO_Link_MasterPort_X04		÷-*9		byte17	%IB20	BYTE	0			byte 1





## 可在 POU (程序组织单元) 中修改为十六进制或者二进制



🛅 🖝 🖬 🚳 🗠 🗢 🛎 🛍 🖄 🗶 🍓 🌿 📜 🧌 🧌 🦓 🦄 📾 🖄 - 🗗 🔠 Application (Auto\_CPU\_812\_180AA: PLO変態) - 영 🐯 🕞 🖿 🖏 💷 🎕 (대 역 학 책 용 | 中 | 第三字 | 전 -AUEC\_2A4B\_BUS EtherCAT\_Master\_SoftMotion 设备 **→** ₽ X Auto\_CPU\_812\_1B0AA SoftMotion General Axis Pool K IO ③ Untitled1
■ O Auto\_CPU\_812\_1B0AA (注接的) (Auto CPU 812-1B0AA) -PROGRAM POU VAR ■ ■ PLC逻辑 3 END VAR 4 RETURN ■H FLC/24 ● ○ Application [运行] ● 库管理器 X 剪切 0 右键 POU (PRG) -复制 - 📓 任务配置 ₿ × おいい 5 StherCAT\_Task 删除 😚 🗊 EtherCAT\_Master\_SoftMotion (EtherCAT Ma 全洗 G MALEC\_2A4B\_BUS (AUEC 2A4B-BUS) OB IO\_Link\_MasterPort\_X01 (IO-Link,32bytes in/32b 高级的 K X01 Device ExtMod 1 函 输入助手.. K X01\_Device\_ExtMod\_2 重构 K X01 Device ExtMod 3 荷 新建断点. C IO\_Link\_MasterPort\_X02 设置或清除断点 € X02 Device ExtMod 1 r, X02\_Device\_ExtMod\_2 运行到光标处 K X02 Device ExtMod 3 设置下一条语句 C IO\_Link\_MasterPort\_X03 释放'Auto\_CPU\_812\_1B0AA.Application'的所有值 K X03\_Device\_ExtMod\_1
K X03\_Device\_ExtMod\_2 2 显示模式 二进制 K X03\_Device\_ExtMod\_3 十进制 1 十六进制 K IO\_Link\_MasterPort\_X04 K X04\_Device\_ExtMod\_1





## 4.1.3.6.1. UID 工作模式

### 设备连接成功,会自动读取标签的 UID

查找	过滤器 显	示所有			• +	为IO通道添加	IFB →	转到实例		
变量	映射	通道	地址	类型		当前值	预备值	单元	描述	
🗷 📴 16#1602 Outputs										
😑 🦳 16#1A02 Inputs						d Is ad	- 12			
iii - 🍫		byte 1	%IB4	BYTE	16#00	人状态	MY		byte1	
- *p		byte2	%IB5	BYTE	16#04				byte2	
· · · · ·		byte3	%IB6	BYTE	16#E0				byte3	
i⊞		byte4	%IB7	BYTE	16#04				byte4	
iii) - ¥ø		byte5	%IB8	BYTE	16#01				byte5	
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		byte6	%IB9	BYTE	16#50				byte6	
16 - Ma		byte7	%IB10	BYTE	16#84	标签	IID		byte7	
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		byte8	%IB11	BYTE	16#50	101112			byte8	
🛞 - 🍫		byte9	%IB12	BYTE	16#0E				byte9	
· · *•		byte 10	%IB13	BYTE	16#39				byte 10	
16- <b>1</b> 9		byte11	%IB14	BYTE	16#00				byte11	
· · · *•		byte 12	%IB15	BYTE	16#00				byte 12	
iii - ¥ø		byte 13	%IB16	BYTE	16#00				byte 13	
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		byte 14	%IB17	BYTE	16#00				byte 14	
· *		byte15	%IB18	BYTE	16#00				byte15	
· · · · · ·		byte 16	%IB19	BYTE	16#00				byte 16	
i£-*ø		byte17	%IB20	BYTE	16#00				byte 17	
· · · *•		byte 18	%IB21	BYTE	16#00				byte 18	
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		byte 19	%IB22	BYTE	16#00				byte 19	
# <b>*9</b>		byte20	%IB23	BYTE	16#00				byte20	
iii - ₩p		byte21	%IB24	BYTE	16#00				byte21	
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		byte22	%IB25	BYTE	16#00				byte22	
· · *•		byte23	%IB26	BYTE	16#00				byte23	
B- 10		byte24	%IB27	BYTE	16#00				byte24	
±-*•		byte25	%IB28	BYTE	16#00				byte25	
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		byte26	%IB29	BYTE	16#00				byte26	
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		byte27	%IB30	BYTE	16#00				byte27	
· · · · · ·		byte28	%IB31	BYTE	16#00				byte28	
B- 19		byte29	%IB32	BYTE	16#00				byte29	
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		byte30	%IB33	BYTE	16#00				byte30	
· · *p		byte31	%IB34	BYTE	16#00				byte31	
10 - Mp		byte32	%IB35	BYTE	16#00				byte32	
						重置映射	9	总是更新变	童	使用





#### 4.1.3.6.2. 自动读取数据

(1) 自动读取标签数据前,需根据标签大小,设置标签单元块大小字节,如下 图所示:



(2) 在 TwinCAT 中输入自动读取数据命令值,并将自动读取命令开启,如下图 所示:

- 0 ×	Auto_CPU_812_180/	A SoftMotion General Axis Pool	EtherCAT_	Master_SoftM	lotion	AUEC_24	48_BUS <b>K 10_</b> L	ink_MasterPort_X0	1 x 🕐 POU 🕷 IO_Link	_ISDU_Config
Untitled 1	自动参数	查找	过滤器 豆	示所有			<ul> <li>中为IO通道</li> </ul>	加FB * # 转到实例	9	
3 Auto_OPU_812_180AA (注意報告) (Auto OPU 812-180AA) 一 同別 つ CEN8		~~	50.81	(書)首	H0-tak		当前信	硕业值 单元	and the second s	
- O Application (2251)	ModuleI/0時相	- 0 16#1602 Outputs		-	-	~~			Presta	
E E E E	住意	0.50		hyte1	5084	BYTE 3	16#01 自动说	取念会值0x01	bute I	
POLICE	initia i	8.54		hyte2	56085	BYTE O	16#01 2011	中会会	byte2	
- 198 任务配置		8.50		byte3	56086	BYTE	16#00	CIND &	byte3	
G B EtherCAT_Task		B 16#1402 log its				-				
S B EtherCAT_Master_SoftMotion (EtherCAT Master SoftMotic		8.5		byte 1	%/B4	BYTE	16#01		byte 1	
B G **** AUEC_2A48_BUS (AUEC 2A48-BUS)		8-19		byte2	%IB5	BYTE	16#07		byte2	
GI IO_Link_MasterPort_X01 (IO-Link, 32bytes in/32by	0	8-10		byte3	%IB6	BYTE	16#4E		byte3	
K X01_Device_ExtMod_1		# <b>*</b>		byte4	%IB7	BYTE	16#62		byte4	
K X01_Device_ExtMod_2		a. *a		byteS	%88	BYTE	16#30		byte5	
-K X01_Device_ExtMod_3		a - 49		byte6	%89	BYTE	16#3A		byte6	
IO_Link_MasterPort_X02		8. 10		byte7	%IB10	BYTE	16#44		byte7	
K X02_Device_ExtMod_1		a - 70		byte8	%8811	BYTE	16#12		byte8	
K X02_Device_ExtMod_2		8.30		byte9	%IB12	BYTE	16#1A		byte9	
K x02_Device_ExtMod_3		a - *o		byte 10	%JB13	BYTE	16#23		byte 10	
K IO_Link_MasterPort_X03		8.39		byte11	%IB14	BYTE	16#45		byte11	
K X03_Device_ExtMod_1		8.79		byte12	%IB15	BYTE	16#FB		byte12	
K X03_Device_ExtMod_2		· · · · ·		byte13	%IB16	BYTE	16#A8		byte13	
K X03_Device_ExtMod_3		8-10		byte14	%IB17	BYTE	16#C6		byte14	
L IO_Link_MasterPort_X04	1	· · · · ·		byte15	%IB18	BYTE	16#A2		byte15	
K X04_Device_ExtMod_1		8-39		byte16	%IB19	BYTE	16#88	<b>法取到的数</b>	byte16	
K X04_Device_ExtMod_2		8-10		byte17	%IB20	BYTE	16#93	122203-343584	byte17	
K X04_Device_ExtMod_3		- <b>*</b> 9		byte 18	%IB21	BYTE	16#A8		byte 18	
K IO_Link_MasterPort_X05		· · · · ·		byte 19	%IB22	BYTE	16#19		byte 19	
K X05_Device_ExtMod_1		· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		byte20	%IB23	BYTE	16#24		byte20	
K X05_Device_ExtMod_2		÷-*9		byte21	%IB24	BYTE	16#13		byte21	
K X05_Device_ExtMod_3		÷ *		byte22	%IB25	BYTE	16#30		byte22	
K IO_Link_MasterPort_X06		÷. *9		byte23	%IB26	BYTE	16#48		byte23	
K X06_Device_ExtMod_1		#- <b>%</b>		byte24	%IB27	BYTE	16#3E		byte24	
K X06_Device_ExtMod_2		÷ *•		byte25	%IB28	BYTE	16#23		byte25	
K X06_Device_ExtMod_3		#-¥9		byte26	%IB29	BYTE	16#0E		byte26	
IO_Link_ISDU_Config (ISDU Config)		8-19		byte27	%IB30	BYTE	16#EB		byte27	
IO_Link_EVENT_Config (EVENT Config)		- *•		byte28	%IB31	BYTE	16#DE		byte28	
6 Bus1_Extended_IO_Modules_1		··· *•		byte29	%IB32	BYTE	16#0C		byte29	
Bus1_Extended_IO_Modules_2		- *• *•		byte30	%IB33	BYTE	16#21		byte30	
& Bus1_Extended_IO_Modules_3		· · · · · · ·		byte31	%IB34	BYTE	16#1A		byte31	
I Diat Detected th Modules A	1	B- 10		byte32	967835	BYTE	16#00	11210	bute 22	





#### 4.1.3.6.3. 自动写入数据

Untitled1.project\* - CODESYS

(1) 自动读取数据前, 需在 ISDU 参数配置中, 设置标签单元块大小字节, 如下 图所示:



(2)填写自动写入数据工作模式命令值,并将需要写入的数据填入,若写入数据成功会在输入中显示,若错误位无报错则写入数据成功。

<u> </u> 물습	<b>▼ ₽ X</b>	Auto_CPU_812_180AA	SoftMotion (	ieneral Axis Pool 🛛 👔 🛛	EtherCAT_Ma	ster_SoftM	otion	AUEC_2	A4B_BUS	K IO_Lin	k_MasterPo	rt_X01 X 😰 POL			
🛯 👌 Untitled I	• ^	-1 44 91	<b>奔</b> 纪	3	1.44 P	85±			▲ カIO通道法加EB → 結到空間						
😑 😏 👔 Auto_CPU_812_1B0AA [连接的] (Auto CF	U 812-1B0AA)	启动参数	=34		CORPERT 202/J	19111	110742	1 Procession	· •	7910 <u>m</u> E 1940	HI D 140	519601			
□ 副 PLC)逻辑	2	ModuleI/089.91	变量		映射	通道	地址	类型		当前值	预备值	单元 描述			
😑 🔘 Application [运行]			= 🗀 16#160	2 Outputs					· · · · ·						
💼 库管理器		信息	B- <b>5</b>			byte1	%QB4	BYTE	16#02	自动写	入命令值(	0x02 byte1			
DOU (PRG)			B- <b>*</b> \$			byte2	%QB5	BYTE	16#01			byte2			
😑 🧱 任务配置			B- <b>5</b> 0			hyte3	%QB6	BYTE	16#15			byte3			
😳 🍪 EtherCAT_Task			· · · · ·			byte4	%QB7	BYTE	16#83			byte4			
🗏 😏 🛐 EtherCAT_Master_SoftMotion (EtherC	AT Master SoftMotic		B- <b>*</b> #	5 填写完成后置1,;	命令开启	byte5	%QB8	BYTE	16#0F			byte5			
E G BUS AUEC 2A4B BUS (AUEC 2A4B-BU	S)		⊕. <b>*</b> ∳			byte6	%QB9	BYTE	16#AA			byte6			
II IO_Link_MasterPort_X01 (IO-	Link, 32bytes in/32b)		B- <b>*</b> ø			byte7	%QB10	BYTE	16#10			byte7			
K X01_Device_ExtMod_1			⊞- <b>*</b> ø			byte8	%QB11	BYTE	16#4E			byte8			
K X01_Device_ExtMod_2			⊞- <b>*</b> ∳			byte9	%QB12	BYTE	16#1A			byte9			
K X01_Device_ExtMod_3			B - 🍫			byte 10	%QB13	BYTE	16#19			byte 10			
K IO_Link_MasterPort_X02			⊞- <b>*</b> ∳			byte11	%QB14	BYTE	16#49			byte11			
K X02_Device_ExtMod_1			i⊛ <b>*</b> ø			byte12	%QB15	BYTE	16#12			byte12			
K X02_Device_ExtMod_2			⊞- <b>*</b> ø			byte13	%QB16	BYTE	16#21			byte 13			
K X02_Device_ExtMod_3			iiii iiiiiiiiiiiiiiiiiiiiiiiiiiiiiiii			byte14	%QB17	BYTE	16#1D			byte14			
K IO_Link_MasterPort_X03			⊕- <b>*</b> ø			byte15	%QB18	BYTE	16#41	1000		byte 15			
K X03_Device_ExtMod_1			÷-**			byte 16	%QB19	BYTE	16#42	4		byte 16			
K X03_Device_ExtMod_2			÷-**			byte17	%QB20	BYTE	16#3F	填写需要	写入的数	据 byte17			
K X03_Device_ExtMod_3			÷-**			byte 18	%QB21	BYTE	16#40			byte 18			
IO_Link_MasterPort_X04						byte 19	%QB22	BYTE	16#41			byte 19			
K X04_Device_ExtMod_1			÷.**			byte20	%QB23	BYTE	16#42			byte20			
K X04_Device_ExtMod_2			⊕- <b>*</b> ∳			byte21	%QB24	BYTE	16#43			byte21			
K X04_Device_ExtMod_3			B- <b>*</b> ø			byte22	%QB25	BYTE	16#44			byte22			
IO_Link_MasterPort_X05			⊕- <b>*</b> ø			byte23	%QB26	BYTE	16#45			byte23			
K X05_Device_ExtMod_1			÷ **			byte24	%QB27	BYTE	16#32			byte24			
K X05_Device_ExtMod_2			÷-**			byte25	%QB28	BYTE	16#20			byte25			
K X05_Device_ExtMod_3			÷-**			byte26	%QB29	BYTE	16#3D			byte26			
C IO_Link_MasterPort_X06			B- <b>5</b> 0			byte27	%QB30	BYTE	16#02			byte27			
K X06_Device_ExtMod_1			B- 🍫			byte28	%QB31	BYTE	16#58			byte28			
K X06_Device_ExtMod_2			B- 👲			byte29	%QB32	BYTE	16#5A			byte29			
K X06_Device_ExtMod_3			⊕ <b>*</b> ≱			byte30	%QB33	BYTE	16#24			byte30			
- 🖸 🛱 IO_Link_ISDU_Config (ISDU C	(onfig)		B- <b>*</b> ø			byte31	%QB34	BYTE	16#00	-		byte31			
OB IO_Link_EVENT, Config (EVEN	T Config)		B . *ø			byte32	%QB35	BYTE	16#00			byte32			





400-900-8687

」参数	查找	过滤器 显	示所有			- 4	ト 为IO通道添加F	FB *	<b>诗到实例</b>		
duleI/CB08t	安量	映射	通道	地址	类型		当前值	预备值	单元	描述	^
	÷-*•		byte32	%Q835	BYTE	16#00				byte32	
1	😑 🧰 16#1A02 Inputs										
	· · · · ·		byte1	%IB4	BYTE	16#02				byte1	
	B- 10		byte2	%IB5	BYTE	16#07	0			byte2	
	⊕-* <b>b</b>		byte3	%IB6	BYTE	16#15				byte3	
	- <b>1</b> 9		byte4	%IB7	BYTE	16#83				byte4	
	(i) - Hp		byte5	%IB8	BYTE	16#0F				byte5	
	÷ *•		byte6	%IB9	BYTE	16#AA				byte6	
	÷.*•		byte7	%IB10	BYTE	16#10				byte7	
	÷-*•		byte8	%IB11	BYTE	16#4E				byte8	
	÷ *•		byte9	%IB12	BYTE	16#1A				byte9	
	* **		byte 10	%IB13	BYTE	16#19				byte10	
	÷- *•		byte11	%IB14	BYTE	16#49				byte11	
	in Hp		byte12	%IB15	BYTE	16#12				byte12	
	(i) - Hp		byte13	%IB16	BYTE	16#21	写入成功			byte13	
	in Hp		byte14	%IB17	BYTE	16#1D				byte14	
	(i) - Mp		byte15	%IB18	BYTE	16#41				byte15	
	(i) - Mp		byte 16	%IB19	BYTE	16#42				byte 16	
	÷ 10		byte17	%IB20	BYTE	16#3F				byte17	
	(ii) - Mp		byte 18	%IB21	BYTE	16#40				byte 18	
	⊕- <b>*</b> ≱		byte 19	%IB22	BYTE	16#41				byte 19	
	(ii) - Mp		byte20	%IB23	BYTE	16#42				byte20	
	(i) - Mp		byte21	%IB24	BYTE	16#43				byte21	
	iii		byte22	%IB25	BYTE	16#44				byte22	
	⊕- <b>%</b> p		byte23	%IB26	BYTE	16#45				byte23	
	iiiNp		byte24	%IB27	BYTE	16#32				byte24	
	÷- 🍫		byte25	%IB28	BYTE	16#20				byte25	
	÷-*•		byte26	%IB29	BYTE	16#3D				byte26	
	÷-*•		byte27	%IB30	BYTE	16#02				byte27	
	8-10		byte28	%IB31	BYTE	16#58				byte28	
	÷.*•		byte29	%IB32	BYTE	16#5A				byte29	
	÷.*•		byte30	%IB33	BYTE	16#24				byte30	
	B. 30		byte31	%IB34	BYTE	16#00	and the second			byte31	
	B-10		byte32	%IB35	BYTE	16#00	无错误			byte32	

## (3) 可通过自动读取指令查看写入数据是否正确。

	查找	过滤器 显	示所有			◆ ● 为IO通道添加	bafb →	時到实例		
N	变量	映射	通道	地址	类型	当前值	预备值	单元	描述	
	🗏 📴 16#1602 Outputs									
			byte1	%QB4	BYTE	16#01			byte1	
	· · · · ·		byte2	%QB5	BYTE	16#01			byte2	
	1. <b>1</b> . <b>1</b> .		byte3	%QB6	BYTE	16#00			byte3	
	= 16#1A02 Inputs									
	· · · · · ·		byte 1	%IB4	BYTE	16#01			byte1	
	· · · · ·		byte2	%IB5	BYTE	16#07			byte2	
	B- 10		byte3	%IB6	BYTE	16#15			byte3	
			byte4	%IB7	BYTE	16#83			byte4	
	1.4		byte i	96109	EVTE	16#05			bytes	
			butes	9(100	DVTE	16 #44			bytes	
			byteo	76105	DITE	10#44			byteo	
			byte/	%ID 10	DTIE	16#10			byte?	
			byte8	%IB11	BYIE	16#4E			bytes	
	1		byte9	%IB12	BYTE	16#1A			byte9	
	* *		byte 10	%IB13	BYTE	16#19			byte 10	
	B- 19		byte11	%IB14	BYTE	16#49			byte11	
	H- 10		byte 12	%IB15	BYTE	16#12			byte 12	
			byte 13	%IB16	BYTE	16#21			byte 13	
	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		byte14	%IB17	BYTE	16#1D			byte 14	
	±-*•		byte 15	%IB18	BYTE	16#41			byte 15	
	⊞ <b>*</b> ≱		byte 16	%IB19	BYTE	16#42			byte 16	
	iii - ¥≱		byte17	%IB20	BYTE	16#3F			byte17	
	· · · · ·		byte 18	%IB21	BYTE	16#40			byte 18	
	÷ *•		byte 19	%IB22	BYTE	16#41			byte 19	
	÷ *9		byte20	%IB23	BYTE	16#42			byte20	
	· · · · · ·		byte21	%IB24	BYTE	16#43			byte21	
	* *		byte22	%IB25	BYTE	16#44			byte22	
	± *9		byte23	%IB26	BYTE	16#45			byte23	
	* **		byte24	%IB27	BYTE	16#32			byte24	
	· · · · ·		byte25	%IB28	BYTE	16#20			byte25	
	· · · ·		byte26	%IB29	BYTE	16#3D			byte26	
	B- 10		hyte27	%IB30	BYTE	16#02			byte27	
			byte 28	%IB31	BYTE	16#58			byte 78	
	- X4		byte20	961837	BYTE	16#54			byte 29	
	1. 16		byte29	9/10/22	OVIE	16+34			byte29	
	1 × 4		bytes0	761033	DITE	16#00			bytesu	
			byte31	7610.34	DIE	10+00			Dytes1	





#### 4.1.3.6.4. 手动读取数据

自动读取数据仅可读取 29Byte 的数据,手动读取可通过增加块计数器的值 依次读取大于 29Byte 的数据,最多可以读取 2048Byte 的数据,根据参数设置 可以按顺序读取标签中超过 29Byte 的数据。

(1) 输入读取数据的命令值,并将需要读取数据长度根据高低字节写入相应位

置,此时会在过程数据输入显示相应指令状态,示例读取低位 60 位数据如

## 下所示:



(2) 根据过程数据状态位字节说明中过程数据输出字节排布,将 Bit0 置 1,表

示命令开始,此时过程数据输入,可以按顺序接收到标签中的数据。 Auto\_CPU\_812\_180AA 🗴 SofMotion General Axis Pool 👔 EtherCAT\_Master\_SofMotion 🊈 AUEC\_2A48\_BUS 🏌 10\_Link\_MasterPort\_X01 🗙 🗿 POU 🙀 10\_Link\_ISDU\_Config ▼ 工具箱 • 4 × • - 今为IO通道添加FB... \* 转到实例 启动参数 查找 过滤器 显示所有 变量 99.91 通道 当前值 预备值 单元 描述 ModuleI/CB块射 Ett 16#1602 Outputs 0.50 0. 信息 byte1 byte2 byte3 byte4 byte5 %Q84 byte1 byte2 byte3 byte4 byte5 %Q84 %Q85 %Q86 %Q87 16#03 16#00 16#00 16#00 BYTE 置1开启命令 byte1 byte2 byte3 byte4 byte5 byte5 byte6 byte7 byte8 byte1 byte10 byte11 byte12 byte14 byte13 byte14 byte14 byte14 byte14 byte14 byte20 byte21 byte24 byte25 byte26 byte22 byte22 byte24 byte22 byte24 byte22 byte24 byte25 byte26 byte24 byte25 byte26 byte24 byte26 byte2 16#03 byte1 byte2 byte3 byte4 byte5 byte6 byte7 byte8 byte9 byte10 byte11 byte12 %IB5 %IB6 %IB7 %IB8 %IB9 %IB10 %IB10 %IB11 %IB12 %IB13 %IB14 %IB15 %IB16 %IB16 16#05 16#01 16#02 16#03 16#04 16#05 16#06 16#08 16#00 16#00 16#00 16#00 16#00 16#11 16#11 16#11 16#13 16#14 16#15 16#18 byte 13 byte 14 byte 15 前28个数据 块计数器1的值 %IB19 %IB20 %IB21 %IB22 %IB23 %IB24 %IB25 %IB26 %IB27 %IB28 %IB29 %IB30 %IB31 %IB31 %IB32 %IB33 byte16 byte17 byte18 byte20 byte21 byte22 byte23 byte24 byte25 byte26 byte26 byte27 byte28 byte29 byte30 BYTE 16#1C 16#01 块计数器1 byte31 byte32 %IB33 byte32



(3) 当需要接收块计数2的值时,需在输出的块计数器位置+1即可依此类推, 当接收数据到所设置的数据长度后,输入状态位的命令结束位会置1,此时 表示数据接收完成,当块计数器超过255时,此时块计数器的值会重置为0。







#### 4.1.3.6.5. 手动写入数据

自动写入数据仅可写入 29Byte 的数据,手动写入可通过增加块计数器的值 依次写入大于 29Byte 的数据,最多可以写入 2048Byte 的数据,根据参数设置 可以按顺序写入标签中超过 29Byte 的数据。

(1) 在过程数据输出中,设置写入数据命令码,根据实际需要写入高位或低位 数据,填写地址以及数据长度,本示例以将 50 个低字节长度数据写入标签, 如下图所示:



(2) 先将前28个数据写入,写入完成后将块计数器+1,表示将数据写入块计数器1中。

+ # X	Auto_CPU_812_180AA	SoftMotion General Axis Pool	EtherCAT_M	aster_SoftMa	ition 1	- AUEC_2	0A48_BUS	K IO_Link	k_Master	Port_X01	× 🕐 PO	U II IO_Link_ISDU_Config
	启动参数	重找	过滤器 显示	所有			• <b>●</b> 为	10通道添加	)FB * 1	转到实例		
BU NEW COOL STSTEMM OF THE STATE OF THE STAT		安量	映射	通道	地址	类型		当前值	预备值	单元	描述	
- O Application [12:17]	Modulet/Offer#3	B D 16#1602 Outputs										
1 回答: 日天	信章	8-50		byte 1	%084	BYTE	16#04				hyte1	
() POLI(PEG)		8-9		byte2	NORS	BYTE	16#01				hyte7	
- · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		8- 0		byte3	5086	BYTE	16#0F				hyte3	
- age 11 77 Intel				byted	94087	BYTE	16#24				byte4	
G FiberCAT Master SoftMation (EtherCAT Master SoftMatir				byte5	NORR	BYTE	16#19				hyte5	
ALEC 2448 BLIS (ALEC 2448-BLIS)		8-14		byte6	96069	BYTE	16#13				byte6	
ID Link MasterPort X01 (IC) link 32hytes in/32hy		8-10		hute7	940810	BYTE	16#34				hyte7	
X01 Device ExtMod 1				byte8	%OB11	BYTE	16#3F				byte8	
V01 Device ExtMod 2				huteQ	960812	BYTE	16#12				huteQ	
VOI Device Extend 2		1.1.1.		bute 10	91.0012	BYTE	16 #12				bute 10	
f to Link MartarBart 107		8.4		bute 11	960814	EVTE	16 -40				bute 11	
V02 Desire Extend 1				hyberr	960815	BYTE	16#24				byte12	
K X02 Device ExtMod 2		8-10		byte13	%OB16	BYTE	16#16	0			byte13	
Y02 Device Extited 3		8.4		bute 14	960817	BYTE	16 = 10	EX	前28个	新相	bute 14	
I IO Link MasterPort 103				byte15	960818	BYTE	16#60	-3/0	10201	30.04	hyte15	
1 V02 Device ExtMod 1				bute 16	84.0010	BYTE	16=22				bute 16	
V03 Device ExtMod 2		A. 14		bote 17	960820	BYTE	16#13				byte 17	
V02 Device Extend 2				bute 19	91.0821	BVTC	16 # 27				bute 19	
f to Link Martanext 104				bute 10	960023	BYTE	16+75				byte 10	
YOA Davies Exiting 1				bute 20	8 0833	evite	16-812				bute 20	
V04 Device Extended 2				bute 21	91.0824	BYTE	16 # 10				bute 21	
1 V04 Device Extend 2		8.54		bute 22	860825	BYTE	16 = 10				bute 22	
I IO Link MasterPort YOS				byte22	940826	BYTE	16 #04				hyte22	
K X05 Device ExtMad 1				byte24	960827	BYTE	16#16				hyte24	
YOS Daving Extend 2		8.54		bute 25	960838	BYTE	16 = 10				bute 25	
VIDS Device Extended 3				byte25	960820	BYTE	16#40				hyte25	
E 10 Link MasterPort 105		8-54		byte27	960830	BYTE	16#73				byte20	
V05 Davies ExtMod 1				byte 28	960831	BYTE	16 #10				byte20	2
VOC Davies Fullded 2				bute 20	80,0833	BVTC	10410				bute 20	快计数器写1
VOE Davice ExtMod 2		4.54		bute 20	10,0032	BYTE	10=24			-	bute 20	主示物以上新闻官文持计新
10 Link ISDU Confe (ISDU Confe)		1.5		byte30	960834	BYTE	16 #01		_		byte30	农小村以上数据与八块计数
10 Link EVENT Config (EVENT Config)		1.0		bute 22	81.0025	BYTE	56 #00	-	_		bute22	
Burt Extended ID Modules 1		16#1607 Invuite		579652	records	one	10400				Syless	
<ul> <li>buss_counses_roomes_1</li> </ul>		- in nor mor mous										



(3) 写入块计数器 2 的值,再将块计数器置 2,表示将数据写入块计数器 2,并 且在完成最后传输后,过程数据输入状态位会显示命令完成,此时所需要 传输的数据已经成功传输。



#### 通过读取数据工作模式查看写入数据是否正确

16#1A02 Inputs						= iii 16#1A02 Inputs					
8-10	byte1	%IB4	BYTE	16#03	byte1	8-10	byte 1	%384	BYTE	16#03	byte1
* *	byte2	%IB5	BYTE	16#05	byte2	- *p	byte2	%385	BYTE	16#07	byte2
18- Hp	byte3	%JB6	BYTE	16#0F	byte3	8- <b>%</b>	byte3	%386	BYTE	16#08	byte3
8. 10	byte4	%JB7	BYTE	16#24	byte4	*-*p	byte4	%387	BYTE	16#0C	byte4
B- <b>1</b> 9	byte5	%JB8	BYTE	16#19	byte5	÷- **	byteS	%088	BYTE	16#0D	byte5
8- <b>%</b>	byte6	%JB9	BYTE	16#13	byte6	#-* <b>9</b>	byte6	%889	BYTE	16#0E	byte6
iii- *p	byte7	%JB 10	BYTE	16#3A	byte7	÷-*•	byte7	%8810	BYTE	16#0F	byte7
	byte8	%JB11	BYTE	16#3E	byte8	a - Ye	byte8	%0811	BYTE	16#10	byte8
18- <b>1</b> 9	byte9	%IB12	BYTE	16#12	byte9	8-10	byte9	%8812	BYTE	16#11	byte9
9 - Mp	byte 10	%JB13	BYTE	16#13	byte10	- * <b>*</b>	byte 10	%JB13	BYTE	16#12	byte10
·····	byte11	%JB14	BYTE	16#4A	byte11	iii - Mp	byte 11	%JB14	BYTE	16#13	byte11
+ *	byte 12	%JB15	BYTE	16#24	byte12	8- <b>1</b> 0	byte 12	%JB15	BYTE	16#14	byte12
······	byte 13	%JB 16	BYTE	16#16	byte13	19-14p	byte 13	%JB 16	BYTE	16#08	byte13
8-10	byte 14	%JB17	BYTE	16#10	byte14	8- <b>%</b>	byte 14	%JB17	BYTE	16#0C	byte14
······	byte 15	%JB 18	BYTE	16#60	byte15	9- <b>%</b>	byte 15	%JB 18	BYTE	16#10	byte15
8- <b>3</b> 6	byte 16	%JB19	BYTE	16#23	byte16	a Np	byte 16	%JB 19	BYTE	16#22	byte16
8-10	byte 17	%JB20	BYTE	16#13	byte17	8-Mp	byte 17	%JB20	BYTE	16#19	byte17
8-16	byte 18	%JB21	BYTE	16#37	byte18	a-Mp	byte 18	%JB21	BYTE	16#1A	byte18
······	byte 19	%JB22	BYTE	16#25	byte19	8- <b>%</b>	byte 19	%JB22	BYTE	16#08	byte 19
8- <b>3</b> 9	byte20	%JB23	BYTE	16#13	byte20	8- <b>1</b> 0	byte20	%JB23	BYTE	16#09	byte20
8- <b>1</b> 9	byte21	%JB24	BYTE	16#19	byte21	9-10	byte21	%JB24	BYTE	16#21	byte21
8- <b>4</b>	byte22	%JB25	BYTE	16#10	byte22	8-Mp	byte22	%JB25	BYTE	16#40	byte22
8-10	byte23	%IB26	BYTE	16#0A	byte23	9- <b>1</b> 0	byte23	%JB26	BYTE	16#51	byte23
· · · · · ·	byte24	%IB27	BYTE	16#16	byte24	a-Hp	byte24	%IB27	BYTE	16#16	byte24
* *	byte25	%1828	BYTE	16#1C	byte25	18-1 <b>9</b>	byte25	%JB28	BYTE	16#00	byte25
8-4p	byte26	%IB29	BYTE	16#4C	byte26	8- <b>%</b>	byte26	%8829	BYTE	16#00	byte26
· · · · ·	byte27	%IB30	BYTE	16#23	byte27	9- <b>%</b>	byte27	%JB30	BYTE	16#00	byte27
······	byte28	%JB31	BYTE	16#1D	byte28	8-10	byte28	%JB31	BYTE	16#00	byte28
÷-**	byte29	%IB32	BYTE	16#24	byte29	9- <b>1</b> 9	byte29	%IB32	BYTE	16#00	byte29
······	byte30	%JB33	BYTE	16#1C	byte30	8-10	byte30	%JB33	BYTE	16#00	byte30
·*·**	byte31	%IB34	BYTE	16#01 块计数器1	byte31		byte31	%IB34	BYTE	16#02 块计数器2	byte31
- No.	h-4-22	0/10.20	BATE	16400	bute 93	8.46	hyte32	941835	BYTE	16,000	hyte32





#### 4.1.3.6.6. 数据取反

(1) 实际使用过程中,数据可根据标签块大小取反,查看 ISDU 参数,在对应索引值下,将 ID 标签数据取反,如下所示:



#### 4.1.3.6.7. 设置数据保存时间

(1) 数据保存时间为:当 ID 标签数据离开读写器后,所能保持的时间,根据 ISDU 参数,将数据保存时间设置为 1023ms,如下所示:

- + x	C IO_Link_MasterPort_X01	Auto_CPU_812_1B0AA	2	SoftMotion General A	xis Pool	Ethe	erCAT_Master_S	SoftMotion	0000	AUEC_2A4B_BUS
K X05_Device_ExtMod_1	启动参数	查找		过滤器 显示所有	有			• 鲁为10通	道添加F	<b>B</b> ↑ 報到实例
K X05_Device_ExtMod_3 K IO_Link_MasterPort_X06	ModuleI/O映射	变量 = 🧀 16#161A ISDU Config	映射	通道	地址	类型	当前值	预备值	单元	描述
K X06_Device_ExtMod_1	信息	B- <b>*</b> ø		port	%QB36	USINT	16#01	端口号		port 🚺
K X06_Device_ExtMod_2		÷-**		index	%QW19	UINT	16#0085	索引值		index 2
K X06_Device_ExtMod_3		B- <b>*</b> \$		subindex	%QB40	USINT	16#00	子索引		subindex
IO_Link_ISDU_Config (ISDU Config)				parameter length	%QB41	USINT	16#01	数据长度	4	parameter length
- G II IO_Link_EVENT_Config (EVENT Config)		B- <b>*</b> \$		write	%QB42	USINT	16#01	配置完成	后置1	write 6
K Bus1_Extended_IO_Modules_1		÷ **		read	%QB43	USINT	16#00			read
K Bus1_Extended_IO_Modules_2		®- <b>*</b> ø		byte1	%Q844	USINT	16#FF	低字节数	据	byte1
K Bus1_Extended_IO_Modules_3		<b>1</b>		byte2	%QB45	USINT	16#00 5	保持255m	ns	byte2
K Bus1_Extended_IO_Modules_4		B- <b>*</b> ø		byte3	%QB46	USINT	16#00			byte3
K Bus1_Extended_IO_Modules_5		÷-*•		byte4	%QB47	USINT	16#00			byte4
K Bus1_Extended_IO_Modules_6		8-5		byte5	%QB48	USINT	16#00			byte5
K Bus1_Extended_IO_Modules_7		· · · · ·		byte6	%Q849	USINT	16#00			byte6
C Bus1_Extended_IO_Modules_8		8-50		byte7	%QB50	USINT	16#00			byte7
F Date Charles to Making a		1 . SA		hute?	ROPET	LICTOR	16 #00			h 400




● Untitled1.project - CODESYS 文件 編編 現图 工程 編譯 在线 衛武 工具 創口 報助 習 ☞ 副 圖 ⇔ ⇔ ※ 動 色 X 純 偽 偽 偽 月 別 別 別 酒 酒 園 園 - 白 西 Application (Auto\_CPU\_812\_180AA: PLC28)司 ・양 (切 → ■ 代 [ほ 앱 앱 앱 谷 | 中 同 声 | 小

<b>→</b> ‡	X /C IO_Link_MasterPort_X01	Auto_CPU_812_1B0AA	3	SoftMotion General A	xis Pool	Ethe	erCAT_Master_	SoftMotion	9839	AUEC_2A48_BUS
K X05_Device_ExtMod_1	A 启动参数	重找		过滤器 显示所	有			• • 为10道	道添加的	FB * # #到实例
K X05_Device_ExtMod_3 K IO_Link_MasterPort_X06	ModuleI/G <b>R</b> 条有寸	安量 🖃 📴 16#161A ISDU Config	映射	通道	地址	类型	当前值	预备值	单元	描述
K X06_Device_ExtMod_1	信息	iii - 🍫		port	%Q836	USINT	16#01	端口号		port 1
K X06_Device_ExtMod_2		÷ •		index	%QW19	UINT	16#0086	索引值		index 🕗
K X06_Device_ExtMod_3		B- <b>5</b> 0		subindex	%Q840	USINT	16#00	子索引		subindex ( 3)
- 🖸 🖬 IO_Link_ISDU_Config (ISDU Config)		B- <b>*</b> ø		parameter length	%Q841	USINT	16#01	数据长度		parameter length
IO_Link_EVENT_Config (EVENT Config)		H- *		write	%Q842	USINT	16#01	配置完成	置1 6	write
K Bus1_Extended_IO_Modules_1		00 <b>*</b>		read	%Q843	USINT	16#00			read
- K Bus1_Extended_IO_Modules_2		······		byte1	%Q844	USINT	16#03	高字节数	据	byte1
Bus1_Extended_IO_Modules_3		B. 🍫		byte2	%Q845	USINT	16#00	保持时间	13ms	byte2
K Bus1_Extended_IO_Modules_4		B- 🍫		byte3	%Q846	USINT	16#00	and dealer		byte3
K Bus1_Extended_IO_Modules_5				byte4	%Q847	USINT	16#00			byte4
L Bus1_Extended_IO_Modules_6		H- <b>5</b> 0		byte5	%Q848	USINT	16#00			byte5
L Bus1 Extended IO Modules 7		6.5		byte6	%Q849	USINT	16#00			byte6

### (2) 读取标签中的数据,当 ID 标签数据离开读写器后,保存时间设置为

#### 1023ms:

找	过滤器 显示	所有			<ul> <li></li></ul>	OFB → 特别实例	_	启动影教	童找	示所有			<ul> <li>         ・          ・          ・</li></ul>			
2量	BART .	通道	地址	後型	当前道	预备值 单元	描述	Module16584.82	交量	映財	通道	地址	供型	当前值	预备值 单元	描述
8-10		byte32	%Q835	BYTE	16#00		byte32	100000000000	8.5		byte32	%Q835	BYTE	16#00		byte32
16#1A02 Inputs								信息	😑 🎦 16#1A02 Inputs							
8-10		byte1	%884	BYTE	16#01		byte1		0.10		byte1	%184	BYTE	16#01		byte1
18- <b>*</b> >		byte2	%IBS	BYTE	16#07		byte2		8-19		byte2	%1B5	BYTE	16#00		byte2
÷.**		byte3	%EB6	BYIE	16#01		byte3		÷.*		byte3	%196	BYTE	16#00		byte3
8-30		byte4	%187	BYTE	16#02		byte4		8-10		byte4	%187	BYTE	16#00		byte4
÷-*		byte5	%IB8	BYTE	16#03		byte5		0-10		byte5	%188	BYTE	16#00		byte5
8-10		byte6	%189	BYTE	16#04		byte6		· · · •		byte6	%189	BYTE	16#00		byte6
8-10		byte7	%IB10	BYTE	16#05		byte7		8.4		byte7	%IB10	BYTE	16#00		byte7
a 🍫		byte8	%8811	BYTE	16#06		byte8		· · · •		byte8	%1811	BYTE	16#00		byte8
8-10		byte9	%IB12	BYTE	16#07		byte9		(i) - Mp		byte9	96IB12	BYTE	16#00		byte9
æ. 🍫		byte 10	%IB13	BYTE	16#08		byte 10		8.19		byte10	%1813	BYTE	16#00		byte 10
18- <b>*</b> 9		byte11	%IB14	BYTE	16#09		byte11		18- <b>1</b> 9		byte11	96IB14	BYTE	16#00		byte1:
æ- 🐪		byte12	%IB15	BYTE	16#0A		byte12		8- <b>1</b> 9		byte12	%IB15	BYTE	16#00		byte 12
8-10		byte13	%1816	BYTE	16#01		byte13		8-16		byte13	95 <b>1</b> 816	BYTE	16#00		byte 13
8-10		byte 14	%IB17	BYTE	16#0C		byte 14		8- <b>1</b> 9		byte14	%IB17	BYTE	16#00		byte 14
(i) · 🍫		byte15	%IB18	BYTE	16#0D		byte15		8.4		byte15	%1818	BYTE	16#00		byte15
8-10		byte 16	%IB19	BYTE	16#0E		byte 16		iii - 14		byte16	%IB19	BYTE	16#00		byte 16
(i)- 🍫		byte17	%IB20	BYTE	16#0F		byte17		· · · · ·		byte17	%1820	BYTE	16#00		byte17
· · · · ·		byte 18	%821	BYTE	16#10		byte 18		ii - 10		byte18	%IB21	BYTE	16#00		byte 18
÷.**		byte 19	%IB22	BYTE	16#11		byte 19		8.4		byte 19	%1822	BYTE	16#00		byte 19
8-30		byte20	%1823	BYTE	16#12		byte20		· · · •		byte20	%1823	BYTE	16#00		byte20
÷-*•		byte21	%IB24	BYTE	16#13		byte21		8.49		byte21	%1824	BYTE	16#00		byte2:
		byte22	%825	BYTE	16#14		byte22		- 标签离开后		byte22	%1825	BYTE	16#00		byte23
8-10		byte23	%IB26	BYTE	16#15		byte23		** 法设置时间数据	为0x00	byte23	%1B26	BYTE	16#00		byte23
8-10		byte24	%827	BYTE	16#16		byte24		8-10		byte24	%1827	BYTE	16#00		byte24
8-30		byte25	%IB28	BYTE	16#17		byte25		(a. 1)		byte25	961828	BYTE	16#00		byte2
		byte26	%IB29	BYTE	16#18		byte26				byte26	%1829	BYTE	16#00		byte2
6-10		byte27	%830	BYTE	16#19		byte27		(A- M)		byte27	%1830	BYTE	16#00		byte27
8-10		bute 28	96/831	BYTE	16#14		hyte28		8-10		hyte28	961831	RITE	16:200		bute 26





# 4.2. AU3 IHR-3002-IOL 与 EtherNet/IP 主站使用示例

#### 4.2.1. 通讯连接

通讯连接示意图,如下图所示:



#### 4.2.2. 硬件配置

硬件配置如下表所示:

硬件	数量	备注
编程电脑	1 台	安装 Sysmac Studio 软件
Omron NX1P2-9024DT	1 台	CPU
AUEI 8A0B	1 台	EtherNet/IP 协议 IO-Link 主站
AU3 IHR-3002-IOL	1 个	IO-Link 从站读写器
标签	若干	
通讯线	若干	





#### 4.2.3. 新建工程并安装 EDS 文件

# (1) 新建工程,选择所使用的 CPU 型号,本次示例使用 NX1P2-9024DT

离线					
🔐 新建工程(N) 🚺					
┣ 打开工程(Q)		-1E-0-7/			- 1 - 1 - 1 - 1 - 1 - 1 - 1 - 1 - 1 - 1
<i>旨</i> ?导入(()	11	⊧भ	well_xx		- Contract
『실 导出(E)	注	瞬			
在线					
<b>4</b> 连接到设备( <u>C</u> )	*	塑			]
版本控制					
心 版本控制浏览器(Y)		1 选择设备			
许可(L)		类型	控制器		1
🖙 许可(L)	(2)	设备	NX1P2	▼ - 9024DT ▼	]
		版本	1.47		

#### (2) 安装 EDS 文件









(3) 安装成功后,可在 EDS 库中查看







# 4.2.4. IO-Link 主站参数设置

(1) 登录网页(IP: 192.168.1.253:2250),设置用于与 PLC 通讯的 IP 地址,进行相对应的功能组态,X01 端口默认 IO-Link 模式,X02 端接口根据从站字节数,连接 AU3 IHR-3002-IOL 从站模块,如下图所示:

登录成功界面:

2 🗖 🗅 Eth	erNet IP耦合	殺置	× -	+											-	D	×
← C (▲	不安全	192.168	1.253:2250/Et	herNet_set.htm	L				☆) (Q	搜索		כןכ	ć @	~	C2		٠
	]	默认登	禄IP														
					Eth	erNe	et I	P耦f	1器设	置							
	Anning		10 00	Mark m. c. b											_	安全i	是出
EtherNet IP耦	台器设置	10	-Link设置	修改用户信	-思												
IP 地址: 192	. 168	. 25	0.100														
网关地址: 192	. 168	. 1	1	_													
子网掩码: 255	. 255	. 25	5.0														
MAC 地址: 6C	- 2D	- 41	- <u>1</u> C	- 11 -	11												
通机通时时1018:500	ims V	<b>a</b>	1814												V2.0		M)
1朱仔梦叙		里眉	候状												2024	11.19	
	1. 10	·															
主立	「参数	て配	置:														
			_														
	EtherNet IP和	時台器设	置	× (+													
← C	▲ 不安全	192	2.168.1.253:23	250/ioli <mark>nk</mark> _set	.html												
											1.22.10						
											Eth	nerN	let IF	精合	器	安置	Í
	0	6															
EtherNet IP螺合	32:09	IO-I in	ki设置 《S	改用户信息													
	And the Course of Course			and the second													
和男々な		- 1	B.1.5700			-	Ir	nput Byte	Output Byte	e Input Offse	t Output O	ffset					
配直名称:		l	寻击配直			Tota	al	78	77	0	0	输	入输出总	字节数	Į		
导入配置: 选择文	件未选择文	I#				ISD	U [	34	40	2	1						
						EVEN	NT [	10	4	36	41						
Port	Type			Device		Activ	ate li	- nput Byte	Output Byte	- Input Offse	t Output O	ffset					
MasterPort X01	AUTO	¥	None		~		[	1		1	/						
X01 ExtMod	ExtMod	~	None		~	0	ļ	1	1	1	1						
X01 ExtMod	ExtMod	~	None		÷	30	i i	1		1	1	1					
MasterPort X02	General	~	IL-32_1/32_0		~		) i	32	32	46	45						
X02 ExtMod	ExtMod	×	None		~			1		1	1	-					
X02 ExtMod	ExtMod	~	None		Ý	0	ł	1			1	-					
MasterPort X03	AUTO	~	None		~		Ī	1	1	1	1						
X03 ExtMod	ExtMod	Y	None		<b>*</b>	0		1	1	1	1	_					
X03 ExtMod	ExtMod	×	None		÷	0	ľ	1			1	7					
MasterPort X04	AUTO	~	None		~		Ĩ	1	1	1	1						
X04 ExtMod	ExtMod	Y	None		ž		ł	/			1	-					
X04 ExtMod	ExtMod	~	None			0	i	1		1	1	1					
MasterPort X05	AUTO	~	None		~		Ī	/	1	1	1						
X05 ExtMod	ExtMod	Y	None		<u> </u>		1	/		1	1	-					
X05 ExtMod	ExtMod	v	None		v	0	ľ	1				1					
MasterPort X06	AUTO	~	None		~	0	ļ	1	1	1	1						
X06 ExtMod	ExtMod ExtMod	×	None		<u> </u>		ł	/		1	1	-					
X06 ExtMod	ExtMod	v	None				Ī	1				=					
MasterPort X07	AUTO	~	None		~		ļ	1	1	1	1						
X07 ExtMod	ExtMod	×	None		*		ł	1		1		-					
X07 ExtMod	ExtMod	v	None		~		ľ	1			1	5					
MasterPort X08	AUTO	~	None		~		ļ	1	1	1	1						
X08 ExtMod	ExtMod	×	None		~		ŀ	/		1	1	-					
X08 ExtMod	ExtMod	v	None		~		ł	1		1	1						
读取参数	重置参数	4	设置参数			选中: □											





#### 4.2.5. 添加全局变量

打开软件中"全局变量"得界面,添加两个数组变量,一个用于读耦合器 的输入,一个用于写耦合器的输出,数组长度需要与组态时候设置的输入

(Input)和输	(Input)和输出(Output)的长度一致:										
I 新建工程 - new_Controller_0 - Sy	ysmac Studio (64bit)										
文件(E) 编辑(E) 视图(V) 插入([]	1) 工程(P) 控制器(C) 模拟	(5) 工具(1) 窗口(14)	帮助( <u>H</u> )								
多视图浏览器 🚽 🗸	EtherNet/IP设备列表 内置	EtherNet/IP端口设置 连	(二)全局变量 ×								
new_Controller_0	组筛选器 🍸 (没有组)	<b>v</b>									
▶ 配置和设置	名称	数据类型	初始值	分配到	保持	常量	网络公开	注释			
▼ 编程	Input	ARRAY[178] OF byte					输入,	7			
🖉 🔻 📋 POUs	Output	ARRAY[177] OF byte					輸出	2			
▼ 圓 程序											
V 💀 Program0											
L 🗟 Section0											
□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□											
∟圖 功能块											
■ ▼ ■ 数据											
∟ 図 数据类型											
上ा 全局变量											
■ ▶ 画 任务											

#### 4.2.6. 添加 EIP 设备

(1) 打开"Sysmac Studio"编程软件,选择相应的 CPU 型号,设置 CPU 的 IP 地址:







(2) 打开"工具"→"打开 EtherNet/IP 连接设置",配置 EtherNet/IP 连接设置 圖 新建工程 - new\_Controller\_0 - Sysmac Studio (64bit)



- 多视图浏览器 🗸 🗸	EtherNet/IP设备列表 🗙	内置EtherNet/IP端口设置连 In And 全局	司变量		
new_Controller_0 🔻	节点地址	没备 内晋FtherNet//P端□设置		MX1P2	
<ul> <li>▶ 配置和设置</li> <li>▼ 續程</li> <li>▼ 圖 POUs</li> <li>▼ 圖 程序</li> <li>▼ 圖 程序</li> <li>▼ 圖 Program0</li> <li>L 圖 功能</li> <li>L 圖 功能</li> <li>L 圖 功能</li> <li>L 圖 数据</li> <li>L 圖 数据类型</li> </ul>	19221082230.1	双击打开		NAIP2	
上 № 全局变量 ■ > № 任务					

(3) 添加 IO-Link 主站并填写主站 IP 地址,选择产品名称、并将对应字节填写。

EIP 内置Ethe	rNet/IP端口设置 EtherNet/IP设备列表 内置EtherNet/IP端口设置连 ×	工具箱
0-	□・ 标签组	目标设备
	▶ 设备信息	
n-10	▼ 标签组	沃加CIDALA
	「标签组/最大: 0 / 32 「标签/最大: 0 / 256 全部注册 与入 与出	NW/JHEIL NY HI
		18 + U
	标签组名称   位选择   大小字节)   大小(位)   实例ID   控制器状态	本身々し、土小学共
		受重者 八八八子刀
	全部返回到默认值	
	传送到控制器 从控制器传送 比较	





工目箝	
 目标设备	<u> 192.168.250.100</u> 対応地址 192.408 2 ダブ版 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2
	添加 取消
工具箱     ↓       目気:35:55     115:16:55       ●     192.168.250.100       ●     (115:18:40)	P地址 192.168.250.100 ▼参数 参数名称 值 ▼ 全部参数 0001 Input Data 78 0002 Output Data 77 0003 RPI 20000 ⑤ 填写文1址字 节数 幕助 0002 Output Data ■EXL 45 是b 0 是士 512
导入新签组	默认:45 吴小:0 最大:512 全部返回到默认 确定 取消





### 4.2.7. 关联变量

(1) 将全局变量中的变量注册到标签组:







(3) 将程序编译后下载到 CPU:





副新建工程 - new\_Controller\_0 - Sysmac Studio (64bit)







### 4.2.8. 数据监控

■ 新建工程 - new_	Controller_0 - Sysmac Studio	(64bit)													
文件(E) 编辑(E)	视图(M) 插入(I) 工程(P) :	控制器(C) 模拟(S)	IĘD	窗口(W)	帮助(日	)									
X 🛍 🕼	多视图浏览器解决方案(L) 工程快捷方式视图(J)	Alt+1 Alt+Shift+1	16. E	M 🖲	民		63 🏰 🎋 🕯	<b>0</b>	21 62	j (	ର୍ବ୍ "	1			
多视图浏览器	工具箱①	Alt+2	ierNet/IPg	記设置	EtherNe	t/IP设备列表	内置EtherNet/	IP端口设置	连 × 🞜	· I/O 映	đ				
new_Controller_0	3D可视化器(3)	Alt+Shift+2		1) :t=+x2											
▼ 配容和没容	電用線□(0) 监视窗□(W)	Alt+4	<sup>D</sup> t	日度											
Ether	监视标签页(表)(G)	Alt+Shift+4	▼连	接											
► 🔄 CPU/1	交叉索引窗口(C)	Alt+5		妾/最大:2 / 日标沿	32 8-	法接名称	连接 /0米刑	(14章)) (14章)		5日	1大小字节	1 記始亦母	1大小字节	1) 连接光刑	IRDII空秋1
▼ ■ 控制器	编译窗口(B)	Alt+6	192.1	68.250.100	AUEI 8A0	E default_001	Exlusive Owner	输入	100		78	Input	78	Point to Point of	50.0 RF
し ほ 操	查找和替换结果圈口(E) 模拟画面(s)	Alt+7						输出	150		77	Output	77	Point to Point o	
	微分监视器(D)	Alt+9	KHR(T)	<del>迎</del> )1											
	编程组标签页(U)		m190\_L.	设备名称			名称		在线值		修改	注释		数据类型	
□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□	变量表(⊻)	Ctrl+Shift+V	new_C	ontroller_0		Input[178]							1	RRAY[178] OF	
- ▶	变量管理器(⊻)		new_C	Controller_0	_	Output[17]	7]	_		-			· · ·	ARRAY[177] OF	-
♂ Camg ▶ 事件i	智能工程搜索(P)	Ctrl+Shift+F	Inew_C	ond oner_o						-					
■6 任务i 図 数据3	最近关闭的窗口(N) 清除最近关闭窗口的历史记录	Ctrl+Shift+H t(Y)													
▼ 编程	缩放( <u>Z</u> )	•													
▼ ii POUs ▼ iii 程	管理窗口布局模板…(L) 重置窗口布局														

输入地址	
Input[1]~Input[2]	IO-Link 主站模块本地输入地址
Input[3]~Input[36]	ISDU 输入参数地址
Input[37]~Input[46]	事件信息输入地址
Input[47]~Input[78]	AU3 IHR-3002-IOL 输入地址
输出地址	
Output[1]	IO-Link 主站模块本地输出地址
Output[2]~Output[41]	ISDU 配置参数地址
Output[2]~Output[41] Output[42]~Output[45]	ISDU 配置参数地址 事件信息配置地址





4.2.8.1. 标签 UID

设备连接成功后,输入参数中,会自动读取标签的 UID 数据。Input[48]:从站 状态位,Input[49]~Input[56]为标签的 UID。

监视(工程)1							<b>•</b> •	×
设备名称	名称	在线值	修改	注释	数据类型	分配到	显示格式	
	Input[42]	00			byte		Hexadecimi 💌	
	Input[43]	00			byte		Hexadecima 🔻	
	Input[44]	00			byte		Hexadecim: 🔻	
	Input[45]	00			byte		Hexadecima 🔻	
	Input[46]	00			byte		Hexadecimi 🔻	
	Input[47]	00			byte		Hexadecim: 🔻	
	Input[48]	04			byte		Hexadecimi 🔻	
	Input[49]	EO			byte		Hexadecim: 🔻	
	Input[50]	08			byte		Hexadecimi 💌	
	Input[51]	01			byte		Hexadecimi 🔻	
	Input[52]	7E			byte		Hexadecimi 🔻	
	Input[53]	EE			byte		Hexadecim: 💌	
	Input[54]	CA			byte		Hexadecimi 🔻	
	Input[55]	A5			byte		Hexadecimi 🔻	
	Input[56]	BB			byte		Hexadecim: 💌	П
	Input[57]	00			byte		Hexadecimi 🔻	
	Input[58]	00			byte		Hexadecimi 🔻	
	Input[59]	00			byte		Hexadecim: 💌	
	Input[60]	00			byte		Hexadecimi 🔻	
	Input[61]	00			byte		Hexadecimi 🔻	
	Input[62]	00			byte		Hexadecimi 💌	
	Input[63]	00			byte		Hexadecimi 💌	
	Input[64]	00			byte		Hexadecim: 💌	
	Input[65]	00			byte		Hexadecim, 💌	
	Input[66]	00			byte		Hexadecimi 💌	
	Input[67]	00			byte		Hexadecimi 🔻	
	Input[68]	00			byte		Hexadecimi 🔻	
	Input[69]	00			byte		Hexadecima 🔻	~





### 4.2.8.2. 自动读取数据

(1) 自动读取标签数据前,需根据标签大小,设置标签单元块大小字节,配置 成功会在 ISDU Info 中显示,如下图所示:



设备名称	名称	在线值	修改	注释	数据类型	
new_Controller_0	▼ Input[178]				ARRAY[178] OF	
	Input[1]	00			byte	
	Input[2]	00	-		byte	
	Input[3]	01			byte	
	Input[4] 写入成功	00			byte	
	Input[5]	08			byte	
	Input[6]	00			byte	
	Input[7]	00			byte	
	Input[8]	00			byte	



(2) 数据填写完成后在标签地址输出参数中将状态位置 1,根据字节排布,标签 输出起始地址为 Output[46],并开启自动读取数据命令值

监视(工程)1						
设备名称	名称	在线值	修改	注释	数据类型	分配到
	Output[41]	00			byte	
	Output[42]	00			byte	
	Output[43]	00			byte	
	Output[44]	00			byte	
	Output[45]	00			byte	
	Output[46]	01	01		byte	
	Output[47]	01	- 1		byte	
	Output[48]	00	0		byte	
	Output[49]	00			byte	
	Output[50]	00			byte	
	Output[51]	00			byte	
	Output[52]	00			byte	
	Output[53]	00			byte	
	Output[54]	00			byte	
	Output[55]	00			byte	
	Output[56]	00			byte	
	Output[57]	00			byte	
	Output[58]	00			byte	
	Output[59]	00			byte	
	Output[60]	00			byte	
	Output[61]	00			byte	
	Output[62]	00			byte	
	Output[63]	00			byte	
	Output[64]	00			byte	
	Output[65]	00			byte	
	Output[66]	00			byte	
	Output[67]	00			byte	
	Output[68]	00			byte	

### (3) 读取到的标签数据:

	5		Output[1	1  0	0	by	ici il	
监视(工程)1								- 🗆 ×
设备名称	名称	在线值	修改	注释	数据类型	分配到	显示格式	1~
	Input[39]	00			byte		Hexadecim; 🔻	
	Input[40]	00			byte		Hexadecim: 🔻	
	Input[41]	00			byte		Hexadecim: 🔻	
	Input[42]	00			byte		Hexadecim; 🔻	
	Input[43]	00			byte		Hexadecim: 🔻	
	Input[44]	00			byte		Hexadecim; 🔻	
	Input[45]	00			byte		Hexadecim: 🔻	
	Input[46]	00			byte		Hexadecim; 💌	
	Input[47]	01			byte		Hexadecim; 🔻	
	Input[48]	07			byte		Hexadecim; 🔻	
	Input[49]	02			byte		Hexadecim: 🔻	
	Input[50]	06			byte		Hexadecim; 💌	•
	Input[51]	08			byte		Hexadecim; 🔻	
	Input[52]	09			byte		Hexadecim: 💌	
	Input[53]	04			byte		Hexadecim: 🔻	
	Input[54]	07			byte		Hexadecim; 💌	
	Input[55]	08			byte		Hexadecim; 💌	
	Input[56]	00			byte		Hexadecim; 🔻	
	Input[57]	00			byte		Hexadecim: 🔻	
	Input[58]	00			byte		Hexadecim: 🔻	
	Input[59]	00			byte		Hexadecim: 💌	
	Input[60]	00			byte		Hexadecim; 💌	
	Input[61]	00			byte		Hexadecim: 🔻	
	Input[62]	00			byte		Hexadecim: 🔻	
	Input[63]	00			byte		Hexadecim; 🔻	
	Input[64]	00			byte		Hexadecim: 🔻	
	Input[65]	00			byte		Hexadecim; 🔻	
	Input[66]	00			byte		Hexadecim:	





### 4.2.8.3. 自动写入数据

(1) 自动写入标签数据前,需根据标签大小,设置标签单元块大小字节,配置 成功会在 ISDU Info 中显示,如下图所示:



设备名称	名称	在线值	修改	注释	数据类型	
new_Controller_0	▼ Input[178]				ARRAY[178] OF	
	Input[1]	00			byte	
	Input[2]	00	-		byte	
	Input[3]	01			byte	
	Input[4] 写入成功	00			byte	
	Input[5]	08			byte	
	Input[6]	00			byte	
	Input[7]	00			byte	
	Input[8]	00			byte	



(2) 填写自动写入命令值,将状态位置1,将需要写入标签的数值填入,数据就 会被写入到标签中。

监视(工程)1							
设备名称	名称	在线值	修改	注释	数据类型	分配到	显示格式
	Output[41]	00			byte		Hexadecim; 🔻
	Output[42]	00			byte		Hexadecim; 🔻
	Output[43]	00			byte		Hexadecim; 🔻
	Output[44]	00			byte		Hexadecim; 🔻
	Output[45]	00			byte		Hexadecim; 🔻
①自动与入命令值	Output[46]	02	2		byte		Hexadecim; 🔻
3 状态位置1	Output[47]	01	1		byte		Hexadecim; 🔻
	Output[48]	01	1		byte		Hexadecim; 🔻
	Output[49]	02	2		byte		Hexadecim; 🔻
	Output[50]	03	3		byte		Hexadecim; 🔻
	Output[51]	04	4		byte		Hexadecim; 🔻
	Output[52]	05	5		byte		Hexadecim; 🔻
2 需要写入的数据	Output[53]	06	6		byte		Hexadecim: 🔻
	Output[54]	07	7		byte		Hexadecim: 🔻
	Output[55]	08	8		byte		Hexadecim; 🔻
	Output[56]	09	9		byte		Hexadecim: 🔻
	Output[57]	01	1		byte		Hexadecim; 🔻
	Output[58]	02	2		byte		Hexadecim; 🔻
	Output[59]	13	13		byte		Hexadecim; 🔻
	Output[60]	25	25		byte		Hexadecim; 🔻
	Output[61]	00			byte		Hexadecim; 🔻
	Output[62]	00			byte		Hexadecim; 🔻
	Output[63]	00			byte		Hexadecim; 🔻
	Output[64]	00			byte		Hexadecim; 🔻
	Output[65]	00			byte		Hexadecim; 🔻
	Output[66]	00			byte		Hexadecim; 🔻
	Output[67]	00			byte		Hexadecim: 🔻
	Output[68]	00			byte		Hexadecim; 🔻



#### 4.2.8.4. 手动读取数据

自动读取数据仅可读取 29Byte 的数据,手动读取可通过增加块计数器的值 依次读取大于 29Byte 的数据,最多可以读取 2048Byte 的数据,根据参数设置 可以按顺序读取标签中超过 29Byte 的数据。

(1) 输入读取数据的命令值,并将需要读取数据长度根据高低字节写入相应位置,此时会在过程数据输入显示相应指令状态,示例读取低位 60 位数据如下所以:

I 新建工程 - new_Controller_0 - Sysmac Studio (64bit)							
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)					
					-		
X 単幅 回 つ さ 図 回 ざ く Xi	· 🖾 🖩 🏦 🗛 🖳 🕅	▲ ▲ 63 🏘	°► !	<b>ା ପ</b> ୍ୟା	г <mark>.</mark> С	<u> </u>	
			_	_			
多视趣浏览器  マ  単  語  EtherCAT  I/O	映射 × - 市 节点32 : AUEC 2A4B-BU	S (					
new Controller 0 ▼ 100 100 100 100 100 100 100 100 100	端口	说明	R/W	数据类型	E I	一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一	
	IL-32_1/32_0			Di cre	1040	A A HE	
▼ 配置和设置	Outputs_byte1_7020_01		W	BYIE	10#3	命令值	
▼	Outputs_byte2_7020_02		vv	BYIE	16#0		
▼ -□ 节点32 : AUEC 2A4B	Outputs_byte3_7020_03		vv	BYIE	10#0		
∟ -□ 0 : IL-32_I/32_O(	Outputs_byte4_/020_04		W	BAIF	10#0	and the second	
L = 24 : ISDU Config(	Outputs_byte5_7020_05		w	BYIE	16#0	读取高位数据和	
1 25 · FVENT Confi	Outputs_byte6_/020_06		W	BYIE	16#0	读取低位数据和	
	Outputs_byte/_/020_0/		w	BYIE	10#0	<b>读</b> 取局位数据5	
3 CP0/17 Heelitate	Outputs_byte8_/020_08		w	BYIE	16#3C	读取低位数据长	
	Outputs_byte9_7020_09		W	BYTE	16#0		
▶ ● ● ● ● ● ● ● ●	Outputs_byte10_7020_0A		W	BYTE	16#0		
▶ @ 运动控制设置	Outputs_byte11_7020_0B		W	BYTE	16#0		
✔ Cam数据设置	Outputs_byte12_7020_0C		W	BYTE	16#0		
▶ 事件设置	Outputs_byte13_7020_0D		w	BYTE	16#0		
▶ 任务设置	Outputs_byte14_7020_0E		w	BYTE	16#0		
四 数据周時沿费 ——	Outputs_byte15_7020_0F		w	BYTE	16#0		
	Outputs_byte16_7020_10		W	BYTE	16#0		
······································	Outputs_byte17_7020_11		W	BYTE	16#0		
V 🖸 POUs	Outputs_byte18_7020_12		w	BYTE	16#0		
▼ 『 程序	Outputs_byte19_7020_13		W	BYTE	16#0		
V 💀 Program0	Outputs_byte20_7020_14		w	BYTE	16#0		
L 🗟 Section0	Outputs_byte21_7020_15		W	BYTE	16#0		
∟罵 功能	Outputs_byte22_7020_16		W	BYTE	16#0		
1 〒 功能快	Outputs_byte23_7020_17		W	BYTE	16#0		
	Outputs_byte24_7020_18		W	BYTE	16#0		
	Outputs_byte25_7020_19		W	BYTE	16#0		
	Outputs_byte26_7020_1A		W	BYTE	16#0		
	Outputs_byte27_7020_1B		W	BYTE	16#0		
	Outputs_byte28_7020_1C		W	BYTE	16#0		
	Outputs_byte29_7020_1D		W	BYTE	16#0		
	Outputs_byte30_7020_1E		W	BYTE	16#0		
	Outputs_byte31_7020_1F		w	BYTE	16#0		
	Outputs_byte32_7020_20		W	BYTE	16#0		
	Inputs_byte1_6020_01		R	BYTE	16#3	LI & FEA X HIRMLA	
9	Inputs_byte2_6020_02		R	BYTE	16#4	A STORE AND A STORE	



# (2) 根据过程数据状态位字节说明中过程数据输出字节排布,将 Bit0 置 1,表

示命令开始,此时过程数据输入,可以按顺序接收到标签中的数据。 ■ ###Ife-new\_Controller\_0-Sysmac Studio (64bit)

又件(上) 编辑(上) 视图(型) 插入(□) 工程(上)	控制器(C) 模拟(S) 工具(D) 窗口(W) 帮助(H)		
Х 🖲 🛱 🝵 つ С 🛍 🗔	A & G & A 0 K A	a a a a a a a a a a a a	T @ @ %
多视图浏览器 🚽 🔠 Ether	CAT //O 映射 × 一口 节点32 : AUEC 2A4B-BUS (		
new_Controller_0 ▼ 插槽0	査   病山   ▼ IL-32 I/32 O	说明   R/W   数据类型   值	した (1997年) (1997年) (1997年)) (1997年) (1997年)) (1997年) (1997年)) (19977604000000000000000000000000000000000
▼ 配置和设置	Outputs_byte1_7020_01	W BYTE 16#3	
▼ I EtherCAT	2 Outputs_byte2_7020_02	W BYTE 16#1	输出状态位置1表示
▼ -□ 节点32 : AUEC 2A4B	Outputs_byte3_7020_03 Outputs_byte4_7020_04	W BYTE 16#0	爆取标签悟思并难
L == 0 : IL-32_/32_0(	Outputs_byte5_7020_05	W BYTE <mark>16#0</mark>	
L - 25 : EVENT Config	Outputs_byte6_7020_06	W BYTE 16#0	
▶ S CPU/扩展机架	Outputs_byte/_/020_0/ Outputs_byte8_7020_08	W BYTE 16#3C	-
■ I/O 映射 <b>①</b>	Outputs_byte9_7020_09	W BYTE <mark>16#0</mark>	
▶ 國 控制器设置	Outputs_byte10_7020_0A	W BYTE 16#0	
▶ 億 运动控制设置	Outputs_byte11_7020_08 Outputs_byte12_7020_0C	W BYTE 16#0	-
▶ 事件设置	Outputs_byte13_7020_0D	W BYTE <mark>16#0</mark>	
■ 任务设置	Outputs_byte14_7020_0E	W BYTE 16#0	
◎ 数据跟踪设置	Outputs_byte15_7020_0F Outputs byte16 7020 10	W BYTE 16#0	
▼ 编程	Outputs_byte17_7020_11	W BYTE <mark>16#0</mark>	
▼ @ POUs	Outputs_byte18_7020_12	W BYTE 16#0	
V i= n±00 V i= Program0	Outputs_byte 19_7020_13 Outputs_byte20_7020_14	W BYTE 16#0	
L 🗟 Section0	Outputs_byte21_7020_15	W BYTE 16#0	
∟圖 功能	Outputs_byte22_7020_16	W BYTE 16#0	
	Outputs_byte23_7020_17 Outputs_byte24_7020_18	W BYTE 16#0	
▶ Ⅲ	Outputs_byte25_7020_19	W BYTE 16#0	
	Outputs_byte26_7020_1A	W BYTE 16#0	
	Outputs_byte2/_/020_18 Outputs_byte28_7020_1C	W BYTE 16#0	
	Outputs_byte29_7020_1D	W BYTE 16#0	
	Outputs_byte30_7020_1E	W BYTE 16#0	
	Outputs_byte31_7020_IF — Outputs_byte32_7020_20	W BYTE 16#0	
	Inputs_byte1_6020_01	R BYTE 16#3	
	Inputs_byte2_6020_02	R BYTE 16#5	HBY CLERK LEDIE V
I 新建工程 - new Controller 0 - Sysmac	Studio (64bit)		
文件(F) 编辑(F) 视图(V) 插λ(I) Τ#	程(P) 控制器(C) 模拟(S) 丁具(T) 窗口(W) 報	(日)	
文件(E) 编辑(E) 视图(V) 插入(I) 工作	程(P) 控制器(C) 模拟(S) 工具(T) 窗口(W) 報	助(出)	
文件(E) 编辑(E) 视图(M) 括入(I) 工程	월 29 拉혜路(C) 模拟(S) I具(D) 영업(W) 蔡 1991년 《삼 종 등 유 사 (Q) / 17	助田) 文 🚺 🔉 💫 😔 🍄 🖡 🔿	9: <b>2</b> U Q Q V
文件E 編編(E) 視图(M) 插入(D) 工程	全部) 注制器(C) 模拟(S) 工具(D) 名(D)(M) 解 回 <b>(古) く ふ</b> 広 転 益 林 (D) 「 therefort - 100 発酵 マーコ 五点32・AUISC 2A48-R	助(H) 茨 🚺 🛕 🔌 53 🖗 🦫 🕋 🔿	ମୁକ୍ଟ ଅକ୍ଟ
文件(E) 編編(E) 視風(V) 挿入(U) I和 X 山 白 古 つ さ 日 1 多視的対応器 ・ 1 研研	全的 控制器(C) 模拟(S) 工具(D) 容可(M) 解 回 <b>さっく ふ</b> 広 転 魚 <b>計 (D)</b> 「 therCAT (10 院前) × (つ 节点32 : AUEC 2A48-8 (20 音) 英ロ	創(H) 茨 🛕 🔌 - 83 - 63 - 64 - 64 - 64 - 60 US (	9일 년 (고 오 원 2월 1월 - 李월 ( 李월)
文件E 編編E 視图(V) 挿入(U) I和 又 通 回 つ ⊂ 図     多初題対応器 ・ U new_Controller_0 ▼ □	全 () 注 () 注 () () () () () () () () () () () () ()	創(H) ズ A A A A A F C C C C C C C C C C C C C C	입 값 이 이 전 2월 16 - 安全 (1) 1660
文件(E) 編編(E) 視園(V) 挿入(D) I和 X ● ○ ○ ○ ②     多視動対応器 ・ P 一 一 new_Controller_0 ▼	2129 控制器(C) 模拟(S) 工具(T) 部日(M) 解 122 伊 へ 論 広 昭 論 A Q) 『 therCAT 「 1/0 検討 ★ -(1 节点32: AUEC 2A48-8 位置 GUTputs_byte30_7020_1E Outputs_byte31_7020_1F	助(H) 茨 A A & A や か C O O O O O O O O O O O O O O O O O O	空 記 Q Q 間 歴 値 変量 交撮 16年0 16年0 16年0
文件(E) 編編(E) 视图(V) 挿入(D) I和 X ● 回 回 つ ○ 回   1 多视图浏览器 ・ + 一 mew_Controller_0 ▼ ● ▼ 配置和设置 ▼ 副 EtherCAT	② 控制器(C) 模拟(S) 工具(T) 留口(M) 解 回 信 へ 益 匹 転 魚 A Q) ず therCAT (V) 検討 × □ 节点32: AUEC 2A48-8 検査 (口) Outputs, byte31_7020_1E Outputs, byte31_7020_1F Outputs, byte31_7020_01	新任) 変	空 留 値 安量 交量 5年0 15年0 15年0 15年3
文件(E) 編編(E) 视園(M) 挿入(D) 王朝 X 通 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日	② 控制器(C) 模拟(S) 工具(T) 留口(M) 解 図 信 へ 論 応 転 魚 A (C) ず therCAT 「VO 読好 × □ 节点32: AUEC 2A4B-B 位置 強口 Outputs_byte30_7020_1E Outputs_byte31_7020_1F Outputs_byte32_7020_20 Inputs_byte32_7020_20 Inputs_byte32_7020_20	勤(H) を A A A A A F C C US ( US ( US ( US W BYTE W BYTE W BYTE R BYTE R BYTE	ロージョン 空 留 毎 安量 交銀: 16年0 16年0 16年3 16年3 16年3
文件(E) 編編(E) 视图(V) 挿入(U) 工作 X 通 面 つ の 面 つ の 面 多视照浏览器 ・ 和 研 面 new_Controller_0 ▼ ▼ 配置和设置 ▼ 個 EtherCAT ▼ □ 行点32 : AUEC 2AAB L □ 0 : Ll-32_1/32_0(	② 控制器(C) 模拟(S) 工具(T) 部口(W) 解 図 信 へ 論 応 転 魚 A (Q) 序 therCAT パ(20時) × -□ 节点32:AUEC 2A48-8 位置 第□ Outputs_byte30,7020_1E Outputs_byte30,7020_1F Outputs_byte30,7020_1F Outputs_byte32,7020_20 Inputs_byte1_6020_01 Inputs_byte1_6020_02	勤(H) 変  入  入  ん  ん  ん  ん  ん  ん  ん  ん  ん  ん  ん  ん  ん	ローデア 空 デ 16年0 16年0 16年1 16年3 16年5 16年1
文件(E) 編編(E) 视图(V) 挿入(U) 工作 X ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ●	② 控制器(C) 模拟(S) 工具(T) 部口(W) 解 図 信 へ 論 応 転 魚 A (Q) 下 はherCAT いいた数 × □ 市点32 ; AUEC 2A4B-B 位置 Outputs, byte30,7020,1F Outputs, byte30,7020,1F Outputs, byte30,7020,01 Outputs, byte32,7020,01 Inputs, byte32,7020,02 Inputs, byte3,6020,03 Inputs, byte4,6020,04 Inputs, byte4,6020,04	新任) 変化 A A A A A A A A A A A A A A A A A A A	空 記 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2
文件(E) 編編(E) 視風(V) 挿入(D) IE 冬初朗地流器 ● ● ● ● ● ● ● ● ● ●	④ 控制器(C) 授权(S) 工具(T) 部口(W) 報 回 一 へ 公 応 雨 点 A Q) 「 herCAT 「/O 快封 × □ 市高32: AUEC 2A48-8 位置 ○ Utputs, byte30,7020,1E Outputs, byte30,7020,0E Outputs, byte30,7020,0E Outputs, byte31,7020,0F Outputs, byte31,6020,03 Inputs, byte3,6020,03 Inputs, byte5,6020,04 Inputs, byte5,6020,05	部(H) 変  A X & A A A R T C  US (  US (  US (  US (  US R BYTE R B	型 値 変量 変量 活 の の 戦 16年0 16年0 16年0 16年3 16年4 16年4 16年4 16年5 16年3 16年3 16年4 16年5 16年3 16年3 16年4 16年4 16年5 16年3 16年5 16年3 16年3 16年3 16年4 16年4 16年4 16年5 16年3 16年3 16年3 16年4 16年4 16年4 16年4 16年5 16年4 16年4 16年4 16年4 16年5 16年4 16年4 16年4 16年4 16年4 16年4 16年4 16年4 16年4 16年4 16年4 16年4 16年3 16年5 17年5 1
文件(E) 編編(E) 視風(V) 挿入(D) IE 冬初風湖沈器 ・ I ● 配置和设置 ● 配置和设置 ● で 市点32: AUEC 2AAB L つ 0:L-32_1/32_0( L つ 25: EVENT Config EDU/JT 展机架 ● 1/0 段射	全学      法制器(C) 様状(S) 工具(L) 部口(M) 総     部 (A)	部(日)	<ul> <li>・・     <li>・     <li>・・     <li>・・     <li>・・     <li>・・     <li>・・     <li>・・     </li> <li>・・      </li> <li>・・      </li> <li>・・     </li> <li>・・     </li> <li>・・     </li> <li>・・     </li> <li>・・     </li> <li>・・     </li> <li>・・      </li> <li>・・      </li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></li></ul>
文件E 編編E 視图(M) 插入(D) IE X ● ○ ○ ○ ○ ○ ○ 多視图浏览器 ● ○ ○ ○ ○ ● 配置和设置 ▼ 配置和设置 ▼ ご EtherCAT ▼ □ 市高32 : AUEC 2A4B L □ 0 : L-32 //32 /02 L □ 25 : EVENT Config L □ 25 : EVENT Config	空	新任)	・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・
文件E 編編E 視型(V) 插入() 工程 文件E 編編E 視型(V) 插入() 工程 多視型浏览器 ・	空	新任)	つ: ご Q Q で、 15年0 15年0 15年0 16年3 16年3 16年3 16年3 16年4 16年5 16年4 16年5 16年7 16年7 16年7 16年7 16年7 16年7 16年7 16年7
文件(E) 編編(E) 税型(V) 挿入(D) 工作 メ ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ●	② 控制器(C) (接以(S) 工具(T) 部口(M) 解 部 (C) (接以(S) 工具(T) 部口(M) 解 (C) (接以(S) 工具(T) 部口(M) (K)) (K) (K) (K) (K) (K) (K) (K) (K) (K) (K)	新任) 末 本 本 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、	C      C
文件(E) 編編(E) 視風(V) 挿入(D) 工作 X ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ●	② 注影器(C) (接以(S) 工具(T) 部口(M) 解 回 ご へ 込 広 雨 魚 A Q) 下 herCAT 「 VO 院野 ★ □ 市点32: AUEC 2A48-8 位置 041puts, byte30, 7020, 1E Outputs, byte31, 7020, 1E Outputs, byte30, 7020, 1E Outputs, byte3, 6020, 03 Inputs, byte3, 6020, 03 Inputs, byte3, 6020, 03 Inputs, byte7, 6020, 06 Inputs, byte7, 6020, 06 Inputs, byte9, 6020, 08 Inputs, byte1, 6020, 00 Inputs, byte11, 6020, 06	新任) 末 本 本 シス シス シス シス シス シス シス シス シス シス	C      C
文件E) 編編(E) 税割(V) 描入(D) IE	② 技制器(C) 技術(S) 工具(D) 部口(M) 総 ○ 技制器(C) 技術(S) 工具(D) 部口(M) 総 ○ たいしていいいいいいいいいいいいいいいいいいいいいいいいいいいいいいいいいいい	数(H) 本 A A A A A A A A A A A A A A A A A A A	
文件E 編編E 視到(M) 描入(D) IE	② 技制器(C) 技術(S) 工具(D) 部口(M) 総 図 (C) (技術(S) 工具(D) 部口(M) 総 (C) (C) (C) (C) (C) (C) (C) (C) (C) (C)	助(H)	・     ・     ・     ・       ・     ・     ・     ・       16年0     ・     ・     ・       16年0     ・     ・     ・       16年1     ・     ・     ・       16年3     ・     ・     ・       16年3     ・     ・     ・       16年5     ・     ・     ・       16年5     ・     ・     ・       16年6     ・     ・     ・       16年7     ・     ・     ・       16年6     ・     ・     ・       16年7     ・     ・     ・       16年10     ・     ・     ・       16年12     ・     ・     ・
文件E) 編編E 视图(V) 插入(D) IE	注め制器(C) 様状(S) 工具(L) 部口(M) 総     「(A) (A) (A) (A) (A) (A) (A) (A) (A) (A)	助(H)	・     ・     ・     ・       16年0     安康     交集)       16年0     16年0       16年0     16年3       16年3     16年3       16年4     16年5       16年6     16年7       16年8     16年9       16年11     16年15       16年5     16年6       16年7     16年7       16年8     16年9       16年11     16年12       16年55     15年6
文件(E) 編編(E) 視風(V) 插入(D) 正         冬根回動造器         ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ●	世の 主要制講(C) (機以(S) 工具(D) 部口(M) 繰 一部(C) (機関) ((C) (機関) ((C) ((C) ((C) ((C) ((C) ((C) ((C) ((	助(H)	・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・
文件E) 編編E 祝園(V) 插入() 工程 文件E) 編編E 祝園(V) 插入() 工程 多祝園助沈嘉 ● 祝園加设置 ● 配言和设置 ● 記言和设置 ● ごうた好和() ■ こう: EVENT Config □ CON	世の 主要制講(C) (観以(S) 工員(D) 部口(M) 経 での での 市(C) (観光) (日本) (日本) (日本) での	助(H) え ふ ふ ふ ふ ふ ・ ■ 0 US (	①       ②       ②       ②       ②       ②       ②       ②       ③       ③       ③       ③       ③       ③       ④       ③       ④       ③       ④       ③       ④       ③       ④       ●
文件E) 編編E 祝風(小) 插入()」 正         夕枳圓沙漠器         夕枳圓沙漠器         ● 西 つ ○ 個         夕枳圓沙漠器         ● 西 つ ○ 個         ● 西 つ ○ 個         ● 西 つ ○ 個         ● 西 つ ○ 個         ● 西 つ ○ 個         ● 西 司 ○ ● 個         ● 西 司 ○ ● 個         ● 西 司 ○ ● 個         ● 西 司 ○ ● 個         ● 西 司 ○ ● 個         ● 西 司 ○ ● 個         ● 西 司 □ ○ ● 回         ● □ ○ □ ○ ● □ ○ ● □ ○ ● □ ○ ●         ● □ ○ □ ○ ● □ ○ ● □ ○ ● □ ○ ●         ● □ ○ ○ ○ ● □ ○ ● □ ○ ● □ ○ ● □ ○ ●         ● □ ○ ○ ○ ● □ ○ ● □ ○ ● □ ○ ● □ ○ ● □ ○ ●         ● □ ○ ○ ○ ○ ○ ● □ ○ ●	世の 日の	翻任)	
文件(E) 編編(E) 税風(V) 描入(D) 正 多税(B)()()()()()()()()()()()()()()()()()()	世の 日の	翻任)	C       Q       Q       Q         16#0
文件E) 編編E 祝園(V) 描入() IE 文件E) 編編E 祝園(V) 描入() IE 冬祝園部)(2番) ● 花園和没雪 ● 花園和没雪 ● 花園和没雪 ● 花園和没雪 ● 花園和没雪 ● 古鳥32: AUEC 2A48 L ① 0:1-32_1/32_0( L ① 25: EVENT Config L ② 25: EVENT Config L ② 25: EVENT Config E 控制器设雪 ● ③ 近砂制没雪 ● ③ 近砂制没雪 ● ③ 近砂制没雪 ● ③ 近地利設雪 ● ③ 近部制設雪 ● ③ 近期影快雪 ● □ 秋龍快 ■ Program0 L ③ 5 Extion 0 L ④ 5 Extion 0 L ⑤ 5 Extion 0 L ⑧ 5 Extion 0 E ⑦ 5 Ex	ED: 技制器(C) (接以(S) 工員(D) 部口(M) 総 ED: 技制器(C) (接以(S) 工員(D) 部口(M) 総 ED: (A)	助(日)	Image: Constraint of the second of the se
文件E 編編E 视到(V) 描入(D) IE メ ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ●	注め : ::::::::::::::::::::::::::::::	助(H)	①       ②       ②       ③       ②       ③         16年0       -<
文件E       編集(E)       税回(M)       插入(D)       工         多根回動地気器       ●	世の     主教制講(C) (観以(S) 工員(D) 部口(M) 純     「(本) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1	部 (H)	・       1       ・       1       1       1       1       1       1       1 <th1< th=""> <th1< th=""> <th1< th=""></th1<></th1<></th1<>
文件E) 編編E 視到(小 插入() 工         冬柳節浏览器         ● 御 御 つ @ 御         ● 御 御 つ @ 御         ● 御 御 つ @ 御         ● 御 御 つ @ 御         ● 御 御 つ @ 御         ● 御 御 つ @ 御         ● 御 御 つ @ 御         ● 御 御 つ @ 御         ● 御 四 ⑦ ○ @ 御         ● 節 伝 23 た 8 L E C 2 A 4 8         ● ① □ 1.32 / 132 C 0         ● □ 0.1.32 D 0	世の 主要制講(C) (観以(S) 工員(D) 部口(M) 編 一部 (A) (A) (B) (A) (A) (B) (A) (A) (B) (A) (A) (A) (A) (A) (A) (A) (A) (A) (A	翻(H)	・       1       ・       1       1       ・       1       1       ・       1 <th1< th=""> <th1< th=""> <th1< th=""></th1<></th1<></th1<>
文件E) 編編E 祝園(小) 插入()       工         夕仲田助沈気器       ●         夕仲田助沈気器       ●         ●       ● <th>世の 日の</th> <th>部 (H)</th> <th>1       1       2       2       2       2       2       2       2       2       2       2       2       3</th>	世の 日の	部 (H)	1       1       2       2       2       2       2       2       2       2       2       2       2       3
文件E       編集(E)       祝園(M) 描入(D) 正         冬秋回動波送器       ●       ●         ●       ●       ●       ●         ●       ●       ●       ●       ●         ●       ●       ●       ●       ●       ●         ●	注め     注め     注め     注	(別日) (川)	
文件(E)       編集(E)       視風(V)       挿入(D)       王         冬根風野湖造器       ●       ●       ●       ●       ●         ●       <	ED 注影器(C) 経形(S) 工員(D) 部口(M) 総 (C) 注影(S) 工員(D) 部口(M) 総 (C) ご(C) ご(C) ご(C) ご(C) ご(C) ご(C) ご(C) ご	部 (H)	Image: Constraint of the second of the se
文件ED       編集(E)       祝園(V)       插入(D)       王         文件ED       編集(E)       祝園(V)       插入(D)       王         文       副       (D)       (D)       (D)         >       副       (D)       (D)       (D)         >       副       (D)       (D)       (D)       (D)         >       (D)       (D)       (D)       (D)       (D)       (D)         >       (D)       (D)<	ED: 技制器(C) (観以(S) 工員(D) 部口(M) 総 (M) (M) (M) (M) (M) (M) (M) (M) (M) (M)	部 (H)	・       1       ・       1       ・       1       ・       1       ・       1       ・       1       1       1
文件臣) 編編E 祝風(小 插入() 正         文件臣) 編編E 祝風(小 插入() 正         冬枳圓湖念器       ●         「mew_Controller_Q ▼       ●         「 配 雪 方 c 個 」       ●         ▼ 配 雪石没雪       ●         ▼ 配 雪石没雪       ●         ▼ 配 雪石没雪       ●         ▼ 配 雪石没雪       ●         ▼ 面 雪茄32: AUEC 2AAB       ●         ● □ □ - 32, 1/32_O()       □         □ □ □ - 24: ISDU Config()       □         □ □ ○ [ □ 25: EVENT Config)       □         □ □ ○ [ ○ D/J ]       ●         ● ○ 回対語報役雪       ●         ● ○ 回対語報役雪       ●         ● ○ 四 妙瑞報録論设置       ●         ● ○ 四 妙瑞泉(没雪       ●         ● ○ 四 DUS       ●         ● ○ 四 DUS       ●         ● ○ 四 か能()       □         □ □ □ □ 前能()       ●         □ □ □ □ 前能()       ●         □ □ □ □ □ 前能()       ●         □ □ □ □ □ □ □ □ □       ●	世の 主要制講(C) (観以(S) 工員(D) 部口(M) 総 一部の) (100, 100, 100, 100, 100, 100, 100, 100	お(日)	①       ①       ②       ②       ③         16年0       シス量       交量       交量         16年0       16年0       5         16年0       16年3       1         16年3       16年3       1         16年3       16年3       1         16年5       1       1         16年56       1       1



(3) 当需要接收块计数 2 的值时,需在输出的块计数器位置+1 即可,依此类推, 当接收数据到所设置的数据长度后,输入状态位的命令结束位会置 1,此时 表示数据接收完成,当块计数器超过 255 时,此时块计数器的值会重置为 0。

4.0000000000000000000000000000000000000	TO CALL OF		15.7			\$10P\$120	All Ethan AT	(1) 20 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	AR-RUS (			_	
9-90-10-10-10-10-10-10-10-10-10-10-10-10-10	(M Ethercal	- VO BAR X -CI TEMSZ : AUEC ZA48-B	15 (			5-00-0300A			3400	DAK	New York Will		275.84
new_Controller_0 💌	1213	Outputs byte30 7020 1E	1808+1 ····	W BYTE	16=0	new_Controller_0 V		Outputs_byte30_7020_1E	🚺 #itita + 2	W	BYTE	16#0	30.46
	_	Outputs_byte31_7020_1F		W BYTE	16#1	▼ 配面和设置		Outputs_byte31_7020_1F		w	BYTE	16#2	
THE FALL OF		Outputs_byte32_7020_20		W BYTE	16#0	200 EtherCAT		Outputs_byte32_7020_20		W	BYTE	16#0	
		Inputs_byte1_6020_01		R BYTE	16#3	T C T C22, AUEC 2448		Inputs_byte1_6020_01		R	BYTE	16#3	
▼ -□ TJ#8321 AUEC 2A48		Inputs_byte2_6020_02		R BYTE	16#5			Inputs_byte2_6020_02		R	BYTE	16#7	
L @ 0:IL-32_(/32_O(	_	Inputs_byte3_6020_03		R BYTE	16#11	L @ 011L-32_(/32_0)		Inputs_byte3_6020_03		R	BYTE	16#9	
∟ 🖙 24 : ISDU Config(	_	Inputs_byte4_6020_04		R BYTE	16#22	L 🗠 24 : ISDU Config(				R	BYTE	16#9	
L 🖙 25 : EVENT Confi	_	Inputs_byte5_6020_05		R BYTE	16#33	L - 25 : EVENT Confi		Inputs_byte5_6020_05	6标签内快计数器3的储	R	BYTE	16#9	
▶ ⓑ CPU/扩展机架		Inputs_byte6_6020_06		R BYTE	16#33	▶ 15h CPU/扩展机架		Inputs_byte6_6020_06		R	BYTE	16#9	
I/O 映射	_	Inputs_byte7_6020_07		R BYTE	16#54	■ VO 映射		Inputs_byte7_6020_07		R	BYTE	16#0	
▶ 課 控制器设置		Inputs_byte8_6020_08		R BYTE	16#55	▶ 凤 控制競设置		Inputs_byte8_6020_08		R	BYTE	16#0	
▶ & 运动体制设置	_	Inputs_byte9_6020_09		R BYTE	16#76	▶ ☆ 运动控制设置		Inputs_byte9_6020_09		R	BYTE	16#0	
4/ Cam 20120-00-00		Inputs_byte10_6020_0A		R BYTE	16#78	K Cam教授资源		Inputs_byte10_6020_0A		R	BYTE	16#0	
s and 200	_	Inputs byte11_6020_08		R BYTE	16#68	► #K(±i0.57		Inputs_byte11_6020_08		R	BYTE	16#0	
P UNITION		Inputs_byte12_6020_0C		R BYTE	16#3			Inputs_byte12_6020_0C		R	BYTE	16#0	
111月1日日	_	Inputs_byte13_6020_0D		R BYTE	16#4	0 115 QIII		Inputs_byte13_6020_0D		R	BYTE	16#0	
2 数据限继设室		Inputs_byte14_6020_0E		R BYTE	16#67			Inputs_byte14_6020_0E		R	BYTE	16#0	
↓ 编程	_	Inputs byte15_6020_0F	+1+0-1-26-00 100/#	R BYTE	16#77	「病程		Inputs_byte15_6020_0F		R	BYTE	16#0	
V 🖬 POUs		Inputs_byte16_6020_10	的來口數備2的值	R BYTE	16#89	V 🗐 POUs		Inputs_byte16_6020_10		R	BYTE	16#0	
▼ Ⅲ 程序	_	Inputs_byte17_6020_11		R BYTE	16#AA	▼ Ⅲ 程序		Inputs_byte17_6020_11		R	BYTE	16#0	
V 🖂 Program0		Inputs_byte18_6020_12		R BYTE	16#34	V 🕀 Program0		Inputs_byte18_6020_12		R	BYTE	16#0	
L @ Section0		Inputs_byte19_6020_13		R BYTE	16#45	L 伝 Section0		Inputs_byte19_6020_13		R	BYTE	16#0	
1 107 15165		Inputs_byte20_6020_14		R BYTE	16#75	山城 功能		Inputs_byte20_6020_14		R	BYTE	16#0	
, 96 ThidSta		Inputs_byte21_6020_15		R BYTE	16#13	1 197 Dhildith		Inputs_byte21_6020_15		R	BYTE	16#0	
L (0) 000000		Inputs_byte22_6020_16		R BYTE	16#45	N		Inputs_byte22_6020_16		R	BYTE	16#0	
Skin		Inputs_byte23_6020_17		R BYTE	16#57			Inputs_byte23_6020_17		R	BYTE	16#0	
► m t±sr		Inputs_byte24_6020_18		R BYTE	16#89	HI 1259		Inputs_byte24_6020_18		R	BYTE	16#0	
		Inputs_byte25_6020_19		R BYTE	16#10			Inputs_byte25_6020_19		R	BYTE	16#0	
		Inputs_byte26_6020_1A		R BYTE	16#45			Inputs_byte26_6020_1A		R	BYTE	16#0	
		Inputs_byte27_6020_18		R BYTE	16#89			Inputs_byte27_6020_1B		R	BYTE	16#0	
		Inputs_byte28_6020_1C		R BYTE	16#70			Inputs_byte28_6020_1C		R	BYTE	16#0	
		Inputs_byte29_6020_1D		R BYTE	16#9			Inputs_byte29_6020_1D		R	BYTE	16#0	
		Inputs byte30 6020 1E		R BYTE	16#7			Inputs_byte30_6020_1E		R	BYTE	16#0	
		Inputs_byte31_6020_1F		R BYTE	16#2			Inputs_byte31_6020_1F		R	BYTE	16#3	
		Inputs_byte32_6020_20		R BYTE	16#0			Inputs_byte32_6020_20		R	BYTE	16#0	
	_ 2:03:49					-	10桶24	<ul> <li>ISDU Config</li> </ul>					



#### 4.2.8.5. 手动写入数据

自动写入数据仅可写入 29Byte 的数据,手动写入可通过增加块计数器的值 依次写入大于 29Byte 的数据,最多可以写入 2048Byte 的数据,根据参数设置 可以按顺序写入标签中超过 29Byte 的数据。

(1) 在过程数据输出中,设置写入数据命令码,根据实际需要写入高位或低位数据,填写地址以及数据长度,本示例以地址从0开始,将40个数据写入标签,如下图所示:

	名称	在线值	修改	注释	数据类型	分配到	
	Output[43]	00			byte		Hexadecim: 🔻
	Output[44]	00			byte		Hexadecim: 💌
	Output[45]	00			byte		Hexadecim: 💌
0	Output[46]	04	4		byte		Hexadecim: 🔻
	Output[47]	00	0		byte		Hexadecim: 🔻
	Output[48]	00	0		byte		Hexadecim: 🔻
	Output[49]	00	0		byte		Hexadecim: 🔻
	Output[50] 写入标签高位起	KEOLLE	0		byte		Hexadecim: 🔻
	Output[51] 写入标签低位地	00	0		byte		Hexadecim: 💌
1	Output[52]写入标签高位字书	boliz	0		byte		Hexadecim: 🔻
2	Output[53]写入标签低位字1	28	28		byte		Hexadecim: 🔻
	Output[54]	00	0		byte		Hexadecim: 💌
	Output[55]	00	0		byte		Hexadecim: 🔻
	Output[56]	00	0		byte		Hexadecim: 🔻
	Output[57]	00	0		byte		Hexadecima 🔻
	Output[58]	00	0		byte		Hexadecima 🔻
	Output[59]	00	0		byte		Hexadecimi 🔻
	Output[60]	00	0		byte		Hexadecima 🔻
1	Output[61]	00			byte		Hexadecim: 🔻
	Output[62]	00			byte		Hexadecim: 🔻
	Output[63]	00			byte		Hexadecim: 🔻
	Output[64]	00			byte		Hexadecim: 🔻
	Output[65]	00			byte		Hexadecim: 🔻
	Output[66]	00			byte		Hexadecima 🔻
	Output[67]	00			byte		Hexadecim: 🔻
	Output[68]	00			byte		Hexadecim: 🔻
	Output[69]	00			byte		Hexadecim: 🔻
	Output[70]	00			byte		Hexadecim:

### (2) 将状态位置 1, 表示开始启动输入的命令值

监视(工程)1								<b>-</b> □×
设备名称	名称	在线值	修改	注释	数据类型	分配到	显示格式	1~
	Output[43]	00			byte		Hexadecim: 🔻	
	Output[44]	00			byte		Hexadecima 🔻	
	Output[45]	00			byte		Hexadecim: 🔻	
	Output[46]	04	4		byte		Hexadecima 💌	
状态位置1.	Output[47]	01	1		byte		Hexadecima 🔻	
表示写命令开展	Output[48]	00	0	T	byte		Hexadecim; 🔻	
	Output[49]	00	0		byte		Hexadecim; 🔻	
	Output[50]	00	0		byte		Hexadecim; 🔻	
	Output[51]	00	0		byte		Hexadecimi 🔻	
	Output[52]	00	0		byte		Hexadecim: 🔻	
	Output[53]	28	28		byte		Hexadecim: 💌	
	Output[54]	00	0		byte		Hexadecimi 🔻	
	Output[55]	00	0		byte		Hexadecim: 🔻	
	Output[56]	00	0		byte		Hexadecim; 💌	
	Output[57]	00	0		byte		Hexadecim: 🔻	
	Output[58]	00	0		byte		Hexadecim; 🔻	
	Output[59]	00	0		byte		Hexadecim; 💌	
	Output[60]	00	0		byte		Hexadecim: 🔻	
	Output[61]	00			byte		Hexadecim: 🔻	
	Output[62]	00			byte		Hexadecimi 🔻	
	Output[63]	00			byte		Hexadecim: 💌	
	Output[64]	00			byte		Hexadecim: 🔻	
	Output[65]	00			byte		Hexadecim: 🔻	
	Output[66]	00			byte		Hexadecima 🔻	
	Output[67]	00			byte		Hexadecimi 🔻	
	Output[68]	00			byte		Hexadecim: 🔻	
	Output[69]	00			byte		Hexadecim: 🔻	
	Output[70]	00			byte		Hexadecima 💌	~





# (3) 写入前 28 个数据, 写入完成后将块计数器置 1

III 新建工程 - new_Controller_0 - Sysmac Studio (64bit)									
文件(E) 编辑(E) 视图(V) 插入(I)	工程(P) 控	制器(C) 模拟(S) 工具(D)	窗口(W) 帮助	)(H)			_		
1	1			1					
X 🛯 🖬 🖬 🏷 🖻	30 🗗	本 話 応 時 かか	A 😃 🛛 🕅	🔺 🖄 68 🔹	No 🕩 1	¶∎ O \¦	Ŷ	્રાહ્યુલ્ય	
多视图浏览器 🚽 🖓	ETA EtherCAT	► I/O 映射 × -□市点3	2 : AUEC 2A4B-BU	S (					
new Controller 0 🔻	位置	第日		说明	R/W	数据类型	自	- 安量 -	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·
		▼ IL-32_1/32_0					and the second s		
▼ 配置和设置		Outputs_byte1_7	020_01		W	BYTE	16#4		
▼ 瀞 EtherCAT		Outputs_byte2_7	020_02		W	BYTE	16#1		
▼ -□ 节点32 : AUEC 2A4B		Outputs_byte3_7	020_03		W	BYTE	16#1		
L -□ 0 : IL-32 I/32 O(		Outputs_byte4_7	020_04		W	BYTE	16#1		
1 - 24 · ISDU Confin		Outputs_byte5_7	020_05		W	BYTE	16#1	_	
25 · EVENT Confi		Outputs_byte6_/	020_06		W	BYTE	16#1		
		Outputs_byte7_7	020_07		W	BYTE	16#1	_	
CPU/ J) HEAVLOR		Outputs_byte8_/	020_08		W	BYTE	16#1	_	
		Outputs_byte9_/	020_09		W	BYTE	16#1		
▶ ▶ ▶ ▶ ▶ ▶ ▶ ▶ ▶ ▶ ▶ ▶ ▶ ▶ ▶ ▶ ▶ ▶ ▶		Outputs_byte10_	7020_0A		W	BYTE	16#1		
▶ @ 运动控制设置		Outputs_byte11_	/020_0B		W	BYIE	16#1	_	
🖌 Cam数据设置		Outputs_byte12_	7020_0C		W	BYTE	16#1		
▶ 事件设置		Outputs_byte13_	7020_0D		W	BYTE	16#1		
▶ 任务设置		Outputs_byte14_	/020_0E		W	BYIE	16#1		
四 数据跟踪设置		Outputs_byte15_	7020_0F 🔁 📇		W	BYTE	16#1		
- 總程		Outputs_byte16_	/020_10		W	BYTE	10#1	_	
		Outputs_byte1/_	/020_11		W	BYIE	16#1		
		Outputs_byte18_	/020_12		W	BYTE	10#1		
		Outputs_byte19_	/020_13		W	BYIE	16#1		
V 💀 Program0		Outputs_byte20_	/020_14		w	BYTE	10#1		
L ₫ Section0		Outputs_byte21_	/020_15		w	BYIE	10#1		
∟圖 功能		Outputs_byte22_	/020_16		W	BYTE	16#1		
L 図 功能块		Outputs_byte23_	/020_17		W	BYIE	10=1		
▶ Ⅲ 数据		Outputs_byte24_	7020_18		W	BYTE	10#1		
▶ 由 任务		Outputs_byte25_	7020_19		W	BYTE	10#1		
		Outputs_byte26_	7020_1A		W	BYTE	10#1		
		Outputs_byte2/_	7020_18		W	BYTE	16#1		
		Outputs_byte28_	7020_10		W	BYTE	16#1		
		Outputs_byte29_	7020_10		W	BYTE	16#1	6	
		Outputs_byte30_	7020_TE		W	BYTE	10#1		
		Outputs_byte31_	7020_TF		W	BYIE	10=1	并将块计数值量	<u>1</u>
		Outputs_byte32_	/020_20		W	BYIE	10#0		

(4) 将剩余数据填写,并将块计数器置2,数据将会写入到读写器的块计数器2

1											
I 新建工程 - new_Controller_0 - Sy	smac Studio (6	4bit)									
文件(E) 编辑(E) 初图(M) 插λ(I)	) T程(P) 控	制器(())	槽拟(S) 工員(		/) 期間	h(H)					
		нанн (С)	155 X (2) - I - X (						2000	10-3 M	
X 🖲 🖻 🗇 🗇 🛍	30 f	くぶ	G 5 8	🔺 🧕	焛	4	68 🖄	63 i b	- E-	0	h 12
		_		_	_	_	_	_	_	_	
多视图浏览器 👻 🖓	ETA EtherCAT	2° I/O I	映射×日节点		2A4B-BU						
new Controller 0 x	位置		端口				说明	F	vw	数据类型	自住
	插槽0	$\mathbf{\nabla}$	IL-32_1/32_O			Ĩ.		1			
▼ 配置和设置			Outputs_byte1	_7020_01				W	/ B	YTE	16#4
🖉 🔻 🔠 EtherCAT			Outputs_byte2	7020_02		14		M	/ B	YTE	16#1
▼ -□ 节点32 : AUEC 2A4B	<u> </u>		Outputs_byte3	_7020_03				W	/ B	YTE	16#2
L -□ 0 : IL-32 I/32 O(			Outputs_byte4	_7020_04		1		W	/ B	YTE	16#2
L □ 24 : ISDU Config			Outputs_byte5	_7020_05				W	B	YTE	16#2
25 : EVENT Confi			Outputs_byte6	_7020_06				W	B	YTE	16#2
	<u> </u>		Outputs_byte7	_7020_07				W	B	YTE	16#2
			Outputs_byte8	_7020_08		2 11 3 4		N N	/ B	YIE	16#2
	<u> </u>		Outputs_byte9	_/020_09		A REAL OF		W N	/ B	YIE	16#2
▶ 國 控制器设置			Outputs_byte1	0_7020_0A				M	В	YIE	10#2
▶ ☆ 运动控制设置	<u> </u>		Outputs_byte1	1_7020_0B				vi vi	B	YIE	10#2
Cam数据设置			Outputs_byte I	2_7020_0C				VI.	/ B	YIE	16#2
▶ 事件设置	<b></b>		Outputs_byte I	3_7020_0D				Vi I	/ B	YIE	16#2
■ 任务设置	<u> </u>		Outputs_byte I	4_7020_0E				M	Б	YIE	10#2
☑ 数据跟踪设置	—		Outputs_byte1	5_7020_0F				VI I	В	YIE	16#0
/ 编程			Outputs_byte I	7 7020_10				V1	/ В	TIE	16#0
	<u> </u>		Outputs_byte1	7020_11				V	/ B	TIE	16#0
			Outputs_byte I	5_7020_12				V1	1 B		16#0
			Outputs_byte I	9_7020_15							16#0
V 🔤 Programu			Outputs_byte2	1 7020 15				V1			16#0
L Section0			Outputs_byte2	7020_13		-		14			16#0
し 同功能	<u> </u>		Outputs_byte2	2 7020 10				14			16#0
∟ 置 功能块			Outputs_byte2	1 7020 10							16#0
▶ ■ 数据			Outputs_byte2	5 7020 10				14		VTE	16#0
▶ 由 任务	<b>—</b> —		Outputs byte2	5 7020 1A				14	/ R	VTE	16#0
			Outputs byte2	7 7020 1B				w.	I R	VTE	16#0
			Outputs byte2	B 7020 1C				, in the second se	/ R	YTE	16#0
			Outputs byte2	9 7020 1D		A HALLAND			/ B	YTE	16#0
			Outputs byte3	0 7020 1E		<b>林州</b> 加坡(4			/ B	YTE	16#0
			Outputs byte3	1 7020 1E				Ń	/ B	YTE	16#2
			Outputs byte3	2 7020 20		100 m		Ń	/ B	YTE	16#0
			Inputs byte1 6	020 01				R	B	YTE	16#4
			Inputs byte2 6	020 02				R	В	YTE	16#7
			Inputs byte3 6	020 03				R	B	YTE	16#2
									1		1000





# 4.3. AU3 IHR-3002-IOL 与 Profinet 主站使用示例

### 4.3.1. 通讯连接

通讯连接示意图,如下图所示:



#### 4.3.2. 硬件配置

硬件配置如下表所示:

硬件	数量	备注
编程电脑	1台	安装博图软件
S7-1212	1台	CPU
AUPN 2A4B-BUS	1 台	Profine 协议 IO-Link 主站模块
AU3 IHR-3002-IOL	1个	IO-Link 从站读写器
标签	若干	
通讯线	若干	



#### 4.3.3. 添加相对应型号的 CPU

(1) 新建工程,将 IO-Link 主站与电脑及 CPU 用网线连接好添加所使用的 CPU 型号,本次示例中使用 CPU 1212C





#### 4.3.4. 用博图软件配置耦合器参数

(1) 然后在项目树——在线访问中找到电脑本地的网卡接口,双击"更新可访问的设备",博图软件会自动搜索找到所连接的 IO-Link 主站(注意:配置IO-Link 的 IP 及设备名称时最好将单个 IO-Link 与电脑连接进行设置,避免因模块多而导致配置出错)如下图所示:

(目(P) 編輯(E) 初图(V) 插入(I) 在线(O) 选项(N) 工具(T)	窗口(W) 帮助(H)	
・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・	□□ □□ □□ □□ □□ □□ □□ □□ □□ □□ □□ □□ □□	
项目树 🛛	▲ 项目1 → PLC_1 [CPU 1212C DC/DC/DC]	
设备 工厂对象		
	🔿 😽 PLC 1 [CPU 1212C] 🕢 🛒 🖉 🖌 🖽 🕲 +	
▼ 「1 15日1		
■ 法由新设备		
L 设备和网络		
	at	
> 🕞 未分组的设备	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	
▶ 〒 安全设置		
▶ 😹 臍设备功能	103 102 101 1 2 3	
▶ 😭 公共教掘	Back 0	
▶ □ 文档设置	provide a static to see	
▶ 6 语言和资源		
▶ 🔀 販本控制接口	10	
▼ 🖬 在线访问	I" Of control	
↑ 显示隐藏接口		
▶ COM [RS232/PPI 多主站编程电缆]		
Realtek Gaming GbE Family Controller		
为? 更新可访问的设备 (2)		
➡ 显示更多信息		
▶ <b>□</b> plc_1 [192.168.1.126] CPU信息		
▶ 🗊 pn-dev [08-00-06-03-14-8E]   O-Link主站信息		
Siemens PLCSIM Virtual Ethernet Adapter		
MERCURY Wireless N Adapter		
▶ 🛄 PC internal [本地]		
PLCSIM [PN/IE]	※II く III > 100%	
USB [S7USB]		
▶ 🧊 读卡器/USB 存储器		
	幕观 父父51用 猫译	
	○ 1. 1 显示所有消息	
	□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□	
	1 消息 转至 ? 日期 8	间
	i 消息 i 消息 i 指題 i 指題 i 指題 i 1 日期 i 1 日	1间 7:43:18
	1 消息	7:43:18 7:43:24

(2) 搜索出 IO-Link 主站后,点击模块前边的箭头,双击"在线和诊断",在弹出的窗口中进行 IP 及名称的模块参数进行配置,如下图:

研究目の 編集(6) 経験(6) 法例(6) 法例(6) 正凡(7) TTTTTTTTTTTTTTTTTTTTTTTTTTTTTTTTTTTT	Siemens - D.T.MOBANIGENGET WEI		
Control Contro Control Control Control Control Control Control Control Control	项目(P) 编辑(E) 视图(V) 插入(I) 在线(O) 选项(N) 工具(T) 窗口	](W) 親助(H)	
第日       日       在弦访问 * Realtek Gaming GbE Family Controller * pndev [08:00:06:03:14:8E] *	📑 🕒 保存项目 🚢 🐰 🤖 🖬 🗙 🖓 2 (デシ 🗟 🛄 🗋	🖳 📮 🖉 转至在线 🖉 转至离	线 🌆 🖪 🐨 🗶 🛄 👹 🔣 《在项目中搜索》 📑
設備         「対象           10         10           10         100           100	项目树 □ ◀	在线访问 🕨 Realtek Gaming	GbE Family Controller 🔸 pn-dev [08-00-06-03-14-8E] 🔸 pn-dev [08-00-06-03-14-8E] [08-00-06-03-14-8E]
	设备 工厂对象		
確認       一個         第級       第級         第級       第個         第級       第個         第級       第個         第個       第個         第回       第個         第四       第個         第回       第回         第回       第回 <td></td> <td>▼ 诊断</td> <td>Π</td>		▼ 诊断	Π
* · · · · · · · · · · · · · · · · ·		常规	分配 IP 地址
	· 「 而曰 1	▼ 功能	
1     通 後音和问路     「別面 ROFIRET(音音名称 置位先出口)212C DODCDC()       1     R.C.1 (CRU 122C DODCDC)       1     配 先生1(CRU 122C DODCDC)       1     配 先生20       1     図 大能改善       1     図 大能设置       1     図 大能設置       1     100 - 00 - 00 - 00 - 01 - 14 - 8E       1     100 - 00 - 00 - 00 - 01 - 14 - 8E       1     100 - 00 - 00 - 00 - 00 - 00 - 01 - 14 - 8E       1     100 - 00 - 00 - 00 - 00 - 00 - 00 - 00	→ 次加新设备	2 分配 IP 地址	为该设备分配 IP 地址
	🔒 设备和网络	分配 PROFINET 设备名称	▲ 连接到企业网络或直接连接到 internet 的设备必须采取会话的保护措施以防止未经缓权的访
● 日本分組的登音       約処置过費用防/Lill数分化。         ● 日本分組的登音       有法         ● 日本分組的登音       有法         ● 日本分組的登音       有法         ● 日本分組的登音       有法         ● 日本分組的       日本分組的         ● 日本分組の       ● 日本分組         ● 日本分組の       ● 日本分組の         ● 日本分組の       ● 日本の         ● 日本分組の       ●	↓ 1 [CPU 1212C DC/DC/DC]	复位为出厂设置	
● 論 安全視覺          HX 上 10 × ± 101/5 × 168 · 16 · 10/10          ● 論 安全視覺          HX 上 10 × ± 101/5 × 168 · 16 · 10/10          ● 論 安全視覺          HX 上 10 × ± 101/5 × 168 · 16 · 10/10          ● 論 安全視覺          HX 上 10 × ± 101/5 × 168 · 16 · 10/10          ● 論 安全視覺          HX 上 10 × ± 101/5 × 168 · 16 · 10/10          ● 論 安全視覺          HX 上 10 × ± 101/5 × 168 · 16 · 10/10          ● 論 安白(100 × 10	▶ 🔜 未分组的设备		例如通过使用防火墙或网络分段。 有关于北京会社的更多信息、演访词
● 愛 時後後 約         ● 圖 女 指統         ● 圖 女 信         ● 圖 女 信         ● 圖 女 信         ● 圖 女 信         ● □ 女 信         ● □ 女 信         ● □ 女 信         ● □ 女 信         ● □ 女 信         ● □ 女 信         ● □ 女 信         ● □ 女 信         ● □ 女 信         ● □ ○ □ ○ □ ○         ● □ ○ □ ○ □ ○         ● □ ○ □ ○ □ ○         ● □ ○ □ ○ □ ○         ● □ ○ □ ○ □ ○         ● □ ○ □ ○ □ ○         ● □ ○ □ ○ □ ○         ● □ ○ □ ○ □ ○ □ ○         ● □ ○ □ ○ □ ○ □ ○         ● □ ○ □ ○ □ ○         ● □ ○ □ ○ □ ○ □ ○         ● □ ○ □ ○ □ ○ □ ○         ● □ ○ □ ○ □ ○ □ ○         ● □ ○ □ ○ □ ○ □ ○         ● □ ○ □ ○ □ ○ □ ○         ● □ ○ □ ○ □ ○ □ ○         ● □ ○ □ ○ □ ○ □ ○         ● □ ○ □ ○ □	▶ 📅 安全设置		有大工业文主任的定义情感。 博切问
● (1) 公共物理         ● (2) 公共制理         ● (2) 公共 ● (2) 公共         ● (2) ○ (2) ○ (2) ○ (2) ○ (2) ○ (2) ○ (2) ○ (2) ○	▶ 🔀 跨设备功能		ntp://www.semens.com/industrialsecurity
	<ul> <li>↓ 1 公共数据</li> </ul>		
● 语 古術授務         ● 語 新校登橋和         ● 語 林校登橋和         ● 語 林校登橋和         ● 語 林校型橋和         ● 目前の時代語         ● 目前の時代語         ● 日本目的で約時代語         ● 日本目的で約時代語         ● 日本目の         ● 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本日本日本日本日本日本	▶ □ 文档设置		*
▲ 版本技藝編白     ● 「「一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一	▶ 3 语言和资源		1 100,000,000,000,000,000,000,000,000,00
・	▶ → 版本控制接口		
· ① COL (S232)/m 9 ≟3/晶環电点)         · ② COL (S232)/m 9 ≟3/晶環电点)         · ③ Pathek Gaming Gbt Family Controller         · ④ Pathek Gaming Gbt Family Controller         · ⑤ Pathek Gaming Gbt Family Controller         · ⑤ Pathek Gaming Gbt Family Controller         · ⑥ Pathek Gaming Gbt Family Controller         · ⑦ Pathek Gaming Gbt Fami	▼ 📷 在线访问		3 P#### : 192 168 1 15
↓     COMIS3237#3±2484年期後)     ●       ↓     COMIS3237#3±2484年期後)     ●       ↓     ●     ●       ▲     # 里前可为的的合量     ●       ▲     # 里前可为的的合量     ●       ▲     # 里前可为的的合量     ●       ●     # 目前方式の合置     ●       ●     # 目前方式の合置     ●       ●     ●     ●       ●     ●     ●       ●     ●     ●       ●     ●     ●       ●     ●     ●       ●     ●     ●       ●     ●     ●       ●     ●     ●       ●     ●     ●       ●     ●     ●       ●     ●     ●       ●     ●     ●       ●     ●     ●       ●     ●     ●       ●     ●     ●       ●     ●     ●       ●     ●     ●       ●     ●       ●     ●       ●     ●       ●     ●       ●     ●       ●     ●       ●     ●       ●     ●       ●     ●       ●     ●	「显示院療法」	-	7 53422 325 355 36 0
▲ Realtek Gaming GDE Family Controller     ▲ Realtek Gaming GDE Family Controller     ▲ 田田市 Gaming GDE Family Controller     ▲ 田田市 Gaming GDE Family Controller     ▲ 田田市 Gaming GDE     ▲ 田田市     ▲ 田田     ▲ 田     ▲ 田田     ▲ 田     ▲ 田田     ▲ 田     ▲ 田田     ▲ 田田     ▲ 田     ▲ 田田     ▲ 田	▶ COM [RS232/PPI 多王站编程电缆]		Thaten 222.522.522.0
	Realtek Gaming GDE Family Controller		□ 使用路由器
	▲? 更新可切回的设备		路由器地計: 0 .0 .0 .0
Compare [19:2, 106:1, 126]     Compare [19:2, 106:1, 126]     Via (19:4, 106:1, 126)     Via (19:4, 106)     Via (19:4,	■** 亚示更梦信息 		
V. dztkiności     O       V. dztak     O       V. dztak     O       V. dzie za kontek     O       V. dzie za kontek     O	<pre>pic_r[192.100.1.120]</pre>		(4) 分配 IF 地址
Or Experimental         Or Experimental           Of Semens PLCSM Virtual Ethernet Adapter         Image: Comparison of the semental adapter           Dig PC internal (法想)         Image: Comparison of the semental adapter           Dig PC internal (法想)         Image: Comparison of the semental adapter           Dig PC internal (法想)         Image: Comparison of the semental adapter	2. 方线和涂册 1		
> In MERCURY Wrieless N Adapter         No           > In PC internal [4:26]         No           > In PC internal [4:26]         No	Siemens PLCSIM Virtual Ethernet Adapter		
	MERCURY Wireless N Adapter		
In PLCSIM (PN/E)     XM	▶ Di PC internal (本地)		
	PLCSIM (PN/IE)		





▼ 诊断	分配 PROFINET 设备	i名称						_
▼ 功能 分配 IP 地址		组态的 PROFIN	IET设备					
分配 PROFINET 设备名称 🕕		2 PROF	INET设备名称:	aupn 2a4b				
复位为出厂设置			转换后的名称:	aupnxa2a4bf4ff				
			设备类型:	TPS-1				
		设备过滤器						
		日 仅显	示同一类型的设	备				
•		□ 仅5	示参数设置错误	的设备				
•		仅显	示没有名称的设	箭				
	网络中的可说	词节点:						
	IP 地址	MAC 地址	设备	PROFINET 设备名称	状态			
					3		1	
			🗌 LED 闪	15 更新	例表	分配名称		

(3) 分配 IP 成功时,博图软件会在软件窗口的右下角或者"常规"选项中的 "消息"里显示"参数已成功传送",如下图所示:

<b>常規</b> 交叉引用 编译					9. 属性	13. 信息
1. 消息	转至	?	日期	时间		
1 扫描接口 Realtek Gaming GbE Family Controller 上的设备已启动。			2024/12/17	17:43:18		
1 扫描接口 Realtek Gaming GbE Family Controller 上的设备已完成。在网络上找到了 2			2024/12/17	17:43:24		
✓ 参数已成功传送。			2024/12/17	17:47:12		
PROFINET设备名称"aupn 2a4b"已成功分配给 MAC 地址"08-00-06-03-14-8E"。			2024/12/17	17:49:47		
a stream and						

注意:

(1) IO-Link 主站的设备名称需要设置好,且同一个局域网里的设备名称 要唯一,不能存在有相同的设备名称,否则不能正常通讯。

(2) 在博图上进行硬件组态时,硬件组态中的设备名称必须要与 IO-Link 主站中的设备名称一致,否则不能正常通讯。





### 4.3.5. TIA 博图上组态

THE Sigmons Dill MORANS博图项目11页目1

# (1) 点击设备组态,设置 CPU 的 IP 地址,如下图所示:

项目(P) 编辑(E) 视图(V) 插入(I) 在线(O) 选项(N) 工具(T) 窗	口(M) 帮助(H)					
📑 🔁 🔒 保存项目 🚢 🐰 🦮 🛅 🗙 🍤 2 (ご 2 🗟 🗓 🖆	📲 👺 💋 转至在线 🖉 转至高线 🌆 📴 👺 🗶 🖃 🛄 🎎 熔 夜雨日中被索> 🛛 🕌					
项目树 🔳 🗸	项目1 → PLC_1 [CPU 1212C DC/DC/DC]				- 2 5	×
设备 工厂对象		₫ 拓扑	视图 🔥 网络	約82 11	设备视图	
8	👍 PLC_1 [CPU 1212C] 💿 🗒 🕎 🌠 🗐 🔍 ±	-	设备权贷			_
		^				
·····································		-				
□ · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·						
The PLC 1 (CPL1212C DCDCDC)	and the second sec					
₩ 设备组态 0			- F	LC_1		
3. 在线和诊断				412.1		
▶ 🔙 程序块	103 102 101 1 2 3			102_1		
→ □ I艺対象	Rack_0 allock to all the second secon			HSC_1		
▶ 圖 外部源文件			1	HSC_2		
			-	HSC_3		
	in the		•	HSC_4		
→ 100 在线量份				HSC_5		
• 📴 轨迹				HSC_6		
▶ III 设备代理数据				Pulse 2		
四 程序信息				Pulse_3		
■ PLC 报警文本列表				Pulse_4		
▶ L圖 本地很快				PROFINET 接	D_1	
▶ 展 本が知的政策						
▶ ★ 路设备功能						
▶ 🙀 公共数据		~				
• (1) 文档设置	< II 10% V		< 11			>
· Co 语言和资源	PROFINET 接口_1 [Module]	3.居	性 1,信息	12 诊断		
▶ 🛃 版本控制 指口	★44 10 声景 亥公告約 ☆★			_	_	_
<ul> <li>         ·</li></ul>				-	-	1.
▶ (3) 後半型(028 後開型)	以太网地址					18
	时间同步 接口连接到					12
	操作模式					
	▶ 高级速项 子网: 未连指					
	添加新子网					
	Internet 研议版本 4 (IPv4)					
	• 任州田中饭五市湖加					
	■ IP3度址: 192.168.1.126					
	子网编码: 255.255.0					
	□ 使用歸由器					
	路由器地址: 0 . 0 . 0 . 0					
	○ 在设备中直接设定 IP 地址					
> 详细视图	1					

# (2) 安装主站的 GSD 文件

MA Siemens - D:\1.MOBAN博图项目1项目1								
项目(P) 编辑(E) 视图(V) 插入(I) 在线(1) 选项(N) 工具(T) 音	窗口(W) 帮助(H)							
📑 🎦 🔒 保存项目 🚊 💥 🗐 庙 🗙 📲 🚼 设置(5)		线 🖉 转至器	545 🔏? 🛛		<在项目中搜索>	-0		
项目树		CPU 1212C	DCDC/DC]					
设备         工厂对象         2         管理通用站描述文 度引 Automation           13         型 显示参考文本(w)         型 显示参考文本(w)           14         ● 近期1         U 全局库(c)           15         ■ 赤加新设备         山 金局库(c)           15         ● 赤加新设备         山 金局库(c)	件(GSD) (D) License Manager(A)	:12C]	「」 管理11 一 已安 源路行	<ul> <li>〒広田市本文件</li> <li>案的GSD 项目中的G</li> <li>至: 3</li> </ul>	5D 牛夹lAUPN 2A4B-BUS	-xml-2024112	1	×
Image: Second Secon				败怒的内容				
		•	HALL REAL	Fallur ser	lar	1997 alta	La trade	
2 在线和诊断		102	G	SDX 又件	版本	语言	状态	信息
▶ ■ 程序状	- 1877	105	" <u></u>	GSDML-V2.33-AUPN 2A4B-B	US-20 V2.33	英语	尚未安装	TO
▶ ↓ ★ 上乙对象	Rac	:k_0						
<ul> <li>         ·          ·          ·</li></ul>								
▶ Lig PLC 数据类型								
・ 国際 監控与強制表								
・ 「「「」 在33首切								
三 「に 接著又牟列表			<		Ш		0	>
						-		
· 展 不万组的反面						_	删除 安装	取消
₩ 20 双王 叹血 , 10 mill # with								



(3) 组态硬件将 IO-Link 主站组态到工程中,并根据字节添加读写器,如下图所示:



92 / 142





(4) 设置 IO-Link 主站的 IP 地址及 PROFINET 设备名称:

项目1 > 设备和网络					_ <b>=</b> = ×
			📑 拓扑视图	🛛 🚠 网络视图	1 设备视图
N 网络 🚼 连接 HMI连接 💿 📅 📲 🖽 🗌	🛛 🔍 ± 🛛 🖬	网络假览 连接 10 通	信 VPN 远程控制	4	
PLC_1 aupn 244b AUPN 2448-BUS 未分配	=	役备     ✓ S7-1200 station_1     → PLC_1     ✓ GSD device_1     → aupn 2a4b	类型 子 S7-1200 station CPU 1212C DC/DC/DC GSD device AUPN 2A4B-BUS	F网地址 子网	主站 ▼
	v				
< III > 100%	· · · · · · · · · ·	<			>
Interface [[2]			9 属性	1.信息 1.诊断	h Lie
市政         回 夏重         東京市政         大平           常規 以式丙地址 • 高級送项         3         以太丙地址 接口连接到					
子阿	: 未连接 添加新子网				•
, Internet 协议版本 4 (IPv4)	<ul> <li>● 在项目中设置 IP 地址</li> <li>● IP 地址: 192</li> <li>子柯濱码: 255</li> <li>● 同步路由器设置与 IO 控軸</li> <li>● 使用路曲器</li> <li>路由器地址: ●</li> </ul>	2 . 168 . 1 . 10 5 . 255 . 255 . 0 J器			





(5) 通讯连接

项目1 ▶ 设备和网络	项目1 > 设备和网络
17 网络 12 连接 HM 连接 🔹 💌 🕎 🖽 🛄 🔍 ±	□ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □
PLC_1 CPU 1212C 4UPN 2A48-8US 未分配 文程 10 技制器 (2) PLC_1 PROFINET接口_1	PLC_1 CPU 1212C AUPN 2A4B-BUS CPU 1212C PLC_1

注意: 在 TIA 博图中组态 IO-Link 主站时, PROFINENT 设备名称要和配置中的设备名称一样, 否则无法正常通讯。

(6) 将硬件组态好后,把工程下载到 CPU 中,然后点击"转至在线",查看块的工作状态,如下图所示:







Ø

心	1	目标	消息	本力1下
Ψļ,	0	▼ PLC_1	下载到设备已顺利完成。	加载"PLC_1"
	0	▶ 启动模块	下载到设备后启动模块。	启动模块

(7) 将硬件组态下载到 S7-1212CPU 后,点击"转至在线",看"网络概览" 中设备都状态时,说明硬件组态正确,模块运行正常。

M Siemens - D:\1.MOBAN博图项目1项	2日1				
项目(P) 编辑(E) 视图(V) 插入(I) 在线(0	O) 送顷(N) 工具(T) 窗口(W) 帮助(H)				
📑 🕒 🔒 保存项目 📑 🐰 🧰 💼 🗙	い い に に 日 日 日 日 日 日 日 日 日	转至在线 🝠 转至离线 🎂 膊 📭 🗶 😑 🛄 🔛 🕯	♀ <在项目中搜索> →		
项目树	□ ◀ 项目1 ▶ 1	设备和网络			
沿各 丁厂对象					- 石井洞園
		H = ● +	15.15.86%	拓扑比较	
				JULI VGIX	
统 ▼ □ 顶目1					
□ 参添加新设备			= 🝟 设备	端口	插槽 伙伴站
▲ 设备和网络	PLC_1	aupn 2a4b	🚽 🗹 🕶 S	7-1200 station_1	
PLC_1 [CPU 1212C DC/DC/DC]	CPU 12120	AUPN 2A4B-BUS		PLC_1	1
1 设备组态		PLC_1		▼ PROFINET接口_1	1 X1
₩ 在线和诊断				端口_1	1 X1 P1
▶ 🔜 程序块	•		🗹 🔻 G	SD device_1	
<ul> <li>Image: Figure 1</li> <li>Im</li></ul>			<b></b> -	aupn 2a4b	0
▶ 圖 外部源文件				<ul> <li>Interface</li> </ul>	0 X1
▶ 🚂 PLC 変量			· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	Port 1	0 X1 P1
▶ 📴 PLC 数据类型				Port 2	0 X1 P2
▶ □ 监控与强制表			<u>*</u>		
•  •  •  •  •  •  •  •  •  •  •  •  •					
▶ 🔄 轨迹					
▶ 🔛 设备代理数据					
2 程序信息					
■ PLC 报警文本列表					
▶ 1 本地模块					
▶ 🛄 分布式 I/O					
▶ 🔛 未分组的设备					
▶ 😽 安全设置					
▶ 🔀 跨设备功能			×		
▶ → 公共数据	< 11	> 100%	· •		11





### 4.3.6. 数据监控

模块运行正常后,可通过相应地址对其进行监控

### 4.3.6.1. UID 工作模式

设备连接成功,读写器检测到有标签,就会自动读取标签 UID

项目1			DC/DC/DC] 🕨 监打	空与强制表 ▶	监控表_1		_ ≞∎×								_ =' = ×
												┛ 拓扑	见图 击	网络视图	🔰 设备视图
1	ut 14	1. 9. %	2 00 00 1					i ii	设备概	览					
i	名称	地址	显示格式	监视值	修改值	9	注释	^	₩ 植	£	 机架	插槽	1 地址	o 地址	类型
1		%IB77	无符号十进制	0					- 1	aupn 2a4b	0	0			AUPN 2A48-BUS
2		%B78	无符号十进制	4	状态位				-	Interface	0	0 X1			PN-DEV
3		%IB79	无符号十进制	224					-	IOL LocalIO 1	0	1 (IOL DIDO)	1	1	IOL LocalIO
4		%880	无符号十进制	4					~	IOL I/O 32/32 byte 1	0	2 (Port X01)	77108	6899	IOL I/O 32/32 byte
5		%B81	无符号十进制	1					1		0	3 (Port X02)	-		/
6		%IB82	无符号十进制	80							0	4 (Port X03)			
7		%IB83	无符号十进制	180							0	5 (Port X04)			
8		%IB84	无符号十进制	80	标签UID						0	6 (Port X05)			
9		%IB85	无符号十进制	14				-			0	7 (Port X06)			
10		%IB86	无符号十进制	57				-		Ext Modules 1 1	0	8 (Bus1)			Ext Modules 1
11		%IB87	无符号十进制	0				1	7.	Ext Modules 2 1	0	9 (Bus2)			Ext Modules 2
12		%888	无符号十进制	0				-	~	ISDU Parameters 1	0	ISDU Config	109 141	100 138	ISDU Parameters
13		%889	无符号十进制	0					-	Event Module 1	0	Event Config	68 76	64 67	Event Module
14		%890	无符号十进制	0							12				
15		%891	无符号十进制	0											
16		%IB92	无符号十进制	0											
17		%IB93	无符号十进制	0											
18		%IB94	无符号十进制	0											
19		%IB95	无符号十进制	0											
20		%IB96	无符号十进制	0											
21		%B97	无符号十进制	0											
22		%898	无符号十进制	0				~							
23		%IB99	无符号十进制	0				-	<						>



### 4.3.6.2. 自动读取数据

(1) 自动读取数据是读写器可以读取标签前 29 个数据,在开启自动读取前需设置,需先在 ISDU 配置区设置标签单元块大小字节,如下图所示:

项目1		2C DC/DC/DCJ → 1	自控与强制表				_ E E ×				<b>卢</b> 拓扑	见图 🚮	网络视图	
								设备	概览					
	11 10 91	R 27 📅 📬						**	模块	机架	插槽	1 地址	Q地址	类型
	地址	显示格式	监视值	修改值	9	注释	1		<ul> <li>aupn 2a4b</li> </ul>	0	0			AUPN 2A48-BUS
1	%QB100	无符号十进制	1	1	M /	连接主站端口		<b>_</b>	Interface	0	0 X1			PN-DEV
2	%QW101	无符号十进制	131	131	M 4	索引			IOL_LocalIO_1	0	1 (IOL_DIDO)	1	1	IOL_LocalIO
3	%QB103	无符号十进制	0			子索引			IOL_I/O_32/32 byte_1	0	2 (Port X01)	77108	6899	IOL_I/O_32/32 byte
4	%QB104	无符号十进制	1	1	M 4	字节长度	1			0	3 (Port X02)			
5	%QB105	无符号十进制	1	1	M 4	写 (置1有效)				0	4 (Port X03)			
6	1 %QB106	无符号十进制	▼ 0	0	M 🥼	读 (盂1有效)	1			0	5 (Port X04)			
7	%QB107	无符号十进制	4	4	i 🗹 🥼	功能配置				0	6 (Port X05)			
8	%QB108	无符号十进制	0				10			0	7 (Port X06)			
9	%QB109	无符号十进制	0				-		Ext Modules1_1	0	8 (Bus1)			Ext Modules 1
10	%QB110	无符号十进制	0				1	<b>_</b>	Ext Modules2_1	0	9 (Bus2)			Ext Modules2
11							-		ISDU Parameters_1	0	ISDU Config	109141	100138	ISDU Parameters
12	%IB109	无符号十进制	1	LT 4 CT				<b>~</b>	Event Module_1	0	Event Config	6876	6467	Event Module
13	%IB110	无符号十进制	4	与人成切										
14	%IB111	无符号十进制	0											
15	%IB112	无符号十进制	0				1							
16	%IB113	无符号十进制	0											
17	%IB114	无符号十进制	0				1							
18	%IB115	无符号十进制	0											
19	%IB116	无符号十进制	0											
20	%B117	无符号十进制	0											
21	%IB118	无符号十进制	0											
22	%IB119	无符号十进制	0					<		1				
23	%IB120	无符号十进制	0								9. 匡	生 飞 信	息	诊断 『= `

(2) 在输出地址写入自动读取命令值,并开启命令,就会读到标签数据,如下 图所示:

			^	₩ 植块		机架	插槽	i tet	t oth	上 本型	~ 目:	<b></b>			H
				aupn 2a4b		0	0			AUPN 2A48-BUS	<總索>			in int	×
alb				<ul> <li>Interface</li> </ul>		0	0 X1			PN-DEV		and the state of the	0.00		
2520				IOL LocalIO 1		0	1 (IOL DI	00) 1	1	IOL LocalIO	▶ 22月	8 創造文件	<全部>	- 01	8.
aut				IOL I/O 32/32 byte 1		0	2 (Port XC	1) 77	08 689	9 IOL I/O 32/32 b	te 📲	真块			È
						0	3 (Port XC	2)				AUIO Modules			12
						0	4 (Port XC	3)			L	Functional Mo	dules		5
16日1 ▶ PIC	1 (CPU 1212C DC/DC/DC] >	监控与强制表	> 监控表	2			(顶目1	▶ PLC 1 [CP	U 1212C I	)C/DC/DCI→ 監控。	与强制表♪	监控表 1	ż.	- 11	
State tes_		III.IIJ.K.MAX	- III.11.4v				2411				- 100,000,474	III.1.4\			
				输入自动读取命	令值										
学 🔮 🦓 🗄	1 1 2 2 m 1			4			*	11. 11 Lo	9,901	死 00 00 V					
<b>i</b> 名利	1 地址	显示格式	监视值	修改值	9		1	名称 力	加加	显示格式	监视值	修改值	4	注彩	F
1	%Q868	无符号十进制	1	1		<u>A</u> .	1	9	JB77	无符号十进制	1				
2	%Q869	无符号十进制	1	1		A	2	9	JB78	无符号十进制	7				1
3	1 %Q870	无符号十进制	- 0				3	9	JB79	无符号十进制	▼ 1				
4	%Q871	无符号十进制	0				4	9	BB80	无符号十进制	3				
5	%QB72	无符号十进制	0	•			5	9	JB81	无符号十进制	18				
6	%QB73	无符号十进制	0	开启命令			6	9	B82	无符号十进制	86				
7	%QB74	无符号十进制	0				7	9	B83	无符号十进制	54				
8	%Q875	无符号十进制	0				8	9	JB84	无符号十进制	37				
9	%Q876	无符号十进制	0				9	9	JB85	无符号十进制	2				
10	%Q877	无符号十进制	0				10	9	B86	无符号十进制	3				
11	%Q878	无符号十进制	0				11	9	B87	无符号十进制	6				
12	%Q879	无符号十进制	0				12	9	B88	无符号十进制	9				
13	%Q880	无符号十进制	0				13	٩	JB89	无符号十进制	18				
14	%Q881	无符号十进制	0				14	٩	B90	无符号十进制	105				
15	%QB82	无符号十进制	0				15	9	JB91	无符号十进制	4				
16	%Q883	无符号十进制	0				16	٩	B92	无符号十进制	38				
17	%Q884	无符号十进制	0				17	9	JB93	无符号十进制	88				
18	%Q885	无符号十进制	0				18	9	JB94	无符号十进制	86				
19	%Q886	无符号十进制	0				19	9	JB95	无符号十进制	37				
20	%Q887	无符号十进制	0				20	9	BB96	无符号十进制	54				
21	%Q888	无符号十进制	0				21	9	B97	无符号十进制	0				
22	%Q889	无符号十进制	0				22	9	JB98	无符号十进制	0				
23	%Q890	无符号十进制	0				23	9	JB99	无符号十进制	0				
24	%QB91	无符号十进制	0				24	9	JB100	无符号十进制	0				
25	%Q892	无符号十进制	0				25	٩	B101	无符号十进制	0				
26	%Q893	无符号十进制	0				26	9	JB102	无符号十进制	0				
27	%Q894	无符号十进制	0				27	9	JB103	无符号十进制	0				
28	%Q895	无符号十进制	0				28	9	JB104	无符号十进制	0				
29	%QB96	无符号十进制	0				29	9	JB105	无符号十进制	0				
30	%QB97	无符号十进制	0				30	9	JB106	无符号十进制	0				
31	%QB98	无符号十进制	0				31	9	JB107	无符号十进制	0				
32	%Q899	无符号十进制	0				32	9	B108	无符号十进制	0				



### 4.3.6.3. 自动写入数据

(1) 自动读取数据是读写器可以读取标签前 29 个数据,在开启自动读取前需设置,需先在 ISDU 配置区设置标签单元块大小字节,如下图所示:

项目1			<b>1</b>				_ E = ×				「 拓扑	兜图 🔥	网络视图	● 👔 设备视图
							]	设备	概览					
1	11. 12 10 21	R 27 📅 📬						**	模块	机架	插槽	1 地址	Q 地址	类型
	地址	显示格式	监視值	修改值	9	注释		<b>~</b>	▼ aupn 2a4b	0	0			AUPN 2A48-BUS
1	%QB100	无符号十进制	1	1		连接主站端口		<b>_</b>	Interface	0	0 X1			PN-DEV
2	%QW101	无符号十进制	131	131		1 索引		<b>_</b>	IOL_LocalIO_1	0	1 (IOL_DIDO)	1	1	IOL_LocalIO
3	%QB103	无符号十进制	0			子索引		<b>~</b>	IOL_I/O_32/32 byte_1	0	2 (Port X01)	77108	6899	IOL_I/O_32/32 byte
4	%QB104	无符号十进制	1	1		1 字节长度				0	3 (Port X02)			
5	%QB105	无符号十进制	1	1		1 写 (置1有效)				0	4 (Port X03)			
6	1 %Q8106	无符号十进制	▼ 0	0		读 (置1有效)				0	5 (Port X04)			
7	%QB107	无符号十进制	4	4		1 功能配置				0	6 (Port X05)			
8	%QB108	无符号十进制	0				10			0	7 (Port X06)			
9	%QB109	无符号十进制	0				-		Ext Modules1_1	0	8 (Bus 1)			Ext Modules 1
10	%QB110	无符号十进制	0					<b>~</b>	Ext Modules2_1	0	9 (Bus2)			Ext Modules2
11							-		ISDU Parameters_1	0	ISDU Config	109141	100138	ISDU Parameters
12	%IB109	无符号十进制	1	TO ATT				<b>~</b>	Event Module_1	0	Event Config	6876	6467	Event Module
13	%B110	无符号十进制	4	与人成切										
14	%IB111	无符号十进制	0											
15	%IB112	无符号十进制	0											
16	%IB113	无符号十进制	0											
17	%IB114	无符号十进制	0											
18	%IB115	无符号十进制	0											
19	%IB116	无符号十进制	0											
20	%IB117	无符号十进制	0				1							
21	%B118	无符号十进制	0				1							1
22	%IB119	无符号十进制	0				-	<						>
23	%IB120	无符号十进制	0								9. 底	生 🗓 信	息	诊断 🗌 🗆 🖃 🤜

(2) 在输出地址写入自动写入命令值,将数据写入,并开启命令,就会将前 29 个数据写入标签中,如下图所示:

ê 👻 🔐 🖳 🛛	9 1 16 27 00 00	1						197 E.	12 1/2 1/2 1/2 1/2 1/2	7 00 00 1					
<ol> <li>1 名称</li> </ol>	地址	显示格式	监视值	修改值	9			i	名称 地址	显示格式	监视值	修改值	9	注释	
	%QB68	无符号十进制	2	2 写入命令值		4	^	1	📑 %B77	无符号十进制	✓ 2				^
	%QB69	无符号十进制	1	1 开启命令	3	4		2	%B78	无符号十进制	7 命令结	宋			
	%QB70	无符号十进制	12	12		4		3	%B79	无符号十进制	12				
	%QB71	无符号十进制	36	36		4		4	%IB80	无符号十进制	36				
	%QB72	无符号十进制	198	198		4		5	%B81	无符号十进制	198				
	%QB73	无符号十进制	255	255		1		6	%IB82	无符号十进制	255				
	%QB74	无符号十进制	36	36		4		7	%B83	无符号十进制	36				
	%QB75	无符号十进制	19	19		4		8	%IB84	无符号十进制	19				
	%QB76	无符号十进制	28	28		4	=	9	%B85	无符号十进制	28				=
0	%QB77	无符号十进制	75	75		4		10	%IB86	无符号十进制	75				
1	%QB78	无符号十进制	65	65		4		11	%IB87	无符号十进制	65				
2	%QB79	无符号十进制	125	125		4		12	%888	无符号十进制	125				
3	%QB80	无符号十进制	159	159		4		13	%B89	无符号十进制	159				
4	%QB81	无符号十进制	35	35		4		14	%890	无符号十进制	35				
5	%QB82	无符号十进制	48	48		4		15	%B91	无符号十进制	48				
6	%Q883	无符号十进制	75	75		4		16	%B92	无符号十进制	75				
7	%QB84	无符号十进制	36	36 2		4		17	%IB93	无符号十进制	36				-
8	%QB85	无符号十进制	11	11 写入数据		4		18	%B94	无符号十进制	11				
9	%QB86	无符号十进制	26	26		4		19	%895	无符号十进制	26				
0	%QB87	无符号十进制	33	33		4		20	%B96	无符号十进制	33	写λ成功			
1	%Q888	无符号十进制	69	69		4		21	%B97	无符号十进制	69	37 0 10 13			
2	%QB89	无符号十进制	26	26		4		22	%898	无符号十进制	26				
3	%QB90	无符号十进制	1	1		4		23	%B99	无符号十进制	1				
4	%QB91	无符号十进制	6	6		4		24	%B100	无符号十进制	6				
5	%QB92	无符号十进制	36	36		4		25	%B101	无符号十进制	36				
6	%QB93	无符号十进制	16	16		4		26	%B102	无符号十进制	16				
7	%QB94	无符号十进制	245	245		A		27	%B103	无符号十进制	245				
8	%QB95	无符号十进制	178	178		4		28	%B104	无符号十进制	178				
9	%Q896	无符号十进制	31	31		4		29	%B105	无符号十进制	31				
0	%OB97	无符号十进制	25	25		A		30	%IB106	无符号十进制	25				
1	%0898	无符号十进制	111	111		Ā		31	%B107	无符号十进制	111				
2	%Q899	无符号十进制	0					32	%8108	无符号十进制	0				
2	_GF-469						Y	22	-GE469-						V





# (3) 通过读取指令查看写入是否正确

项目1 ▶	PLC_1 [CPU 1212C DC/DC/DC]	▶ 监控与强制表 ▶ 监	监控表_2		-	- ⊫∎×	项目1		ocidado] ▶ 监打	空与强制表 →	监控表_1		_ 12 0	×
1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	# 🖌 🎝 🛪 ኛ 🖤 °°				97 g	2 12 10 10 91 90 1						-		
i	名称 地址	显示格式	监视值	修改值	9		i	名称 地址	显示格式	监视值	修改值	9	注释	
1	%QB68	无符号十进制	1	1		1 ^	1	1 %IB77	无符号十进制	▼ 1				^
2	%Q869	无符号十进制	1	1		1	2	%IB78	无符号十进制	7				
3	1 %QB70	无符号十进制 💌	0	0		1	3	%1879	无符号十进制	12				
4	%QB71	无符号十进制	0	0		4	4	%IB80	无符号十进制	36				
5	%QB72	无符号十进制	0	0		1	5	%881	无符号十进制	198				
6	%QB73	无符号十进制	0	0		4	6	%IB82	无符号十进制	255				
7	%QB74	无符号十进制	0	0		<u>+</u> =	7	%IB83	无符号十进制	36				
8	%Q875	无符号十进制	0	0		1	8	%IB84	无符号十进制	19				
9	%QB76	无符号十进制	0	0		4	9	%IB85	无符号十进制	28				1
10	%QB77	无符号十进制	0	0		4	10	%IB86	无符号十进制	75				
11	%QB78	无符号十进制	0	0		1	11	%IB87	无符号十进制	65				
12	%QB79	无符号十进制	0	0		4	12	%(888	无符号十进制	125				
13	%Q880	无符号十进制	0	0		4	13	%(889	无符号十进制	159				
14	%QB81	无符号十进制	0	0		4	14	%IB90	无符号十进制	35				
15	%QB82	无符号十进制	0	0		4	15	%/891	无符号十进制	48				
16	%Q883	无符号十进制	0	0		4	16	%IB92	无符号十进制	75				
17	%Q884	无符号十进制	0	0		4	17	%(893	无符号十进制	36				-
18	%Q885	无符号十进制	0	0		1	18	%IB94	无符号十进制	11	写入成功			
19	%Q886	无符号十进制	0	0		4	19	%I895	无符号十进制	26				
20	%Q887	无符号十进制	0	0		4	20	%1896	无符号十进制	33				
21	%Q888	无符号十进制	0	0		1	21	%IB97	无符号十进制	69				
22	%Q889	无符号十进制	0	0		4	22	%IB98	无符号十进制	26				
23	%QB90	无符号十进制	0	0		4	23	%IB99	无符号十进制	1				
24	%QB91	无符号十进制	0	0		4	24	%IB100	无符号十进制	6				
25	%QB92	无符号十进制	0	0		4	25	%IB101	无符号十进制	36				
26	%QB93	无符号十进制	0	0		4	26	%IB102	无符号十进制	16				
27	%QB94	无符号十进制	0	0		4	27	%IB103	无符号十进制	245				
28	%QB95	无符号十进制	0	0		4	28	%IB104	无符号十进制	178				
29	%QB96	无符号十进制	0	0		4	29	%IB105	无符号十进制	31				
30	%QB97	无符号十进制	0	0		4	30	%IB106	无符号十进制	25				
31	%Q898	无符号十进制	0	0		4	31	%IB107	无符号十进制	111				
32	%Q899	无符号十进制	0				32	%IB108	无符号十进制	0				



#### 4.3.6.4. 手动读取数据

自动读取数据仅可读取 29Byte 的数据,手动读取可通过增加块计数器的值 依次读取大于 29Byte 的数据,最多可以读取 2048Byte 的数据,根据参数设置 可以按顺序读取标签中超过 29Byte 的数据。

(1) 输入读取数据的命令值,并将需要读取数据长度根据高低字节写入相应位置,此时会在过程数据输入显示相应指令状态,示例读取低位 40 位数据如下所以:

1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	9 8 2 00	00						0 9, 9, 99 00 0	2) 1				
名称	地址	显示格式	监视值	1200	9	注释	i 名称	地址	显示格式	监视值	修改值	9	注释
	%Q868	无符号十进制	3	3 读取命令值		L	1	%B77	无符号十进制	× 3			
	%Q869	无符号十进制	0	0		L	2	%IB78	无符号十进制	4 收到指令			
	%Q870	无符号十进制	0	0		L	3	%/879	无符号十进制	0			
	%Q871	无符号十进制	0	0		L	4	%880	无符号十进制	0			
	%Q872	无符号十进制	0	0		高位地址	5	%B81	无符号十进制	0			
	%Q873	无符号十进制	0	0		. 低位地址	6	%/882	无符号十进制	0			
	%Q874	无符号十进制	0	0		. 高位字节长度	7	%883	无符号十进制	0			
	%Q875	无符号十进制	40	40		低位字节长度	8	%IB84	无符号十进制	0			
	%Q876	无符号十进制	- 0	<ol> <li>         - 读取低位        </li></ol>		I.	9	%885	无符号十进制	0			
	%Q877	无符号十进制	0	2 40 小米市屋		1	10	%1886	无符号十进制	0			
	%Q878	无符号十进制	0	0		I.	11	%887	无符号十进制	0			
	%Q879	无符号十进制	0	0		I.	12	%888	无符号十进制	0			
	%Q880	无符号十进制	0	0		1	13	%889	无符号十进制	0			
	%Q881	无符号十进制	0	0		I.	14	%/890	无符号十进制	0			
	%Q882	无符号十进制	0	0		I.	15	%IB91	无符号十进制	0			
	%Q883	无符号十进制	0	0		1	16	%/892	无符号十进制	0			
	%Q884	无符号十进制	0	0		1	17	%893	无符号十进制	0			
	%Q885	无符号十进制	0	0		1	18	%/894	无符号十进制	0			
	%Q886	无符号十进制	0	0		N	19	%895	无符号十进制	0			
	%Q887	无符号十进制	0	0			20	%896	无符号十进制	0			
	%Q888	无符号十进制	0	0		I.	21	%1897	无符号十进制	0			
	%Q889	无符号十进制	0	0		N	22	%898	无符号十进制	0			
	%Q890	无符号十进制	0	0		1	23	%899	无符号十进制	0			
	%Q891	无符号十进制	0	0		1	24	%IB100	无符号十进制	0			
	%Q892	无符号十进制	0	0		I.	25	%B101	无符号十进制	0			
	%Q893	无符号十进制	0	0			26	%8102	无符号十进制	0			
	%Q894	无符号十进制	0	0		1	27	%B103	无符号十进制	0			
	%Q895	无符号十进制	0	0		I.	28	%IB104	无符号十进制	0			
	%Q896	无符号十进制	0	0		1	29	%IB105	无符号十进制	0			
	%Q897	无符号十进制	0	0		I.	30	%IB106	无符号十进制	0			
	%Q898	无符号十进制	0	0		N	31	%IB107	无符号十进制	0			
	%Q899	无符号十进制	0	0		1	32	%B108	无符号十进制	0			
	-9EH0-						22	-95 100 -					

(2) 根据过程数据状态位字节说明中过程数据输出字节排布,将 Bit0 置 1,表 示命令开始,此时过程数据输入,可以按顺序接收到标签中的数据。

⊟1 → PLC_1	[CPU 1212C DC/DC/D	CI • 監控与強制。	表 ▶ 监控表_2				_ [] [] >	< 项E	1 → PLC_1 [CP		> 监控与强制表	▶ 监控	表_1			
2 🖉 🐓	1. 1. 2 9	20 <sup>2</sup> 1						1	12 12 La	9, 9, 29 00 00	2					
名称	地址	显示格式	监视值	修改值	9	102	释		i 名称	地址	显示格式	监视	值	修改值	9	注释
	%Q868	无符号十进制	3	3 🚺		4		1		11 %B77	无符号十进制	- 3				
	%Q869	无符号十进制	1	1 开启命令		4		2		%IB78	无符号十进制	5				
	%Q870	无符号十进制	- 0	0		4		3		%B79	无符号十进制	78				
	%Q871	无符号十进制	0	0		4		4		%880	无符号十进制	98				
	%Q872	无符号十进制	0	0		1 3	版地址	5		%881	无符号十进制	48				
	%Q873	无符号十进制	0	0		1 1	<b>私位地址</b>	6		%882	无符号十进制	58				
	%Q874	无符号十进制	0	0		1 3	航位字节长度	7		%IB83	无符号十进制	68				
	%Q875	无符号十进制	40	40		1 1	<b>私位字节长度</b>	8		%884	无符号十进制	18				
	%Q876	无符号十进制	0	0		4		9		%IB85	无符号十进制	26				
	%Q877	无符号十进制	0	0		4		10		%886	无符号十进制	35				
	%Q878	无符号十进制	0	0		4		11		%887	无符号十进制	69				
	%Q879	无符号十进制	0	0		4		12		%IB88	无符号十进制	251				
	%Q880	无符号十进制	0	0		4		13		%889	无符号十进制	168				
	%Q881	无符号十进制	0	0		4		14		%890	无符号十进制	198	2			
	%Q882	无符号十进制	0	0		4		15		%891	无符号十进制	162	块计数器1	的值		
	%Q883	无符号十进制	0	0		4		16		%892	无符号十进制	136				
	%Q884	无符号十进制	0	0		4		17		%IB93	无符号十进制	147				
	%Q885	无符号十进制	0	0		4		18		%894	无符号十进制	168				
	%Q886	无符号十进制	0	0		4		19		%895	无符号十进制	25				
	%Q887	无符号十进制	0	0		4		20		%896	无符号十进制	36				
	%Q888	无符号十进制	0	0		A		21		%897	无符号十进制	19				
	%Q889	无符号十进制	0	0		4		22		%898	无符号十进制	48				
	%Q890	无符号十进制	0	0		4		23		%899	无符号十进制	75				
	%Q891	无符号十进制	0	0		4		24		%8100	无符号十进制	62				
	%Q892	无符号十进制	0	0		4		25		%B101	无符号十进制	35				
	%Q893	无符号十进制	0	0		4		26		%B102	无符号十进制	14				
	%Q894	无符号十进制	0	0		4		27		%IB103	无符号十进制	235				
	%Q895	无符号十进制	0	0		4		28		%B104	无符号十进制	222				
	%Q896	无符号十进制	0	0		4		29		%8105	无符号十进制	12				
	%Q897	无符号十进制	0	0		4		30		%B106	无符号十进制	33	8			
	%Q898	无符号十进制	0	0		4		31		%8107	无符号十进制	1	块计数器1			
	%0899	无符号十进制	0	0		4		32		%IB108	无符号十进制	0				
	-9649-					-		33		-9Fm-						



(3) 当需要接收块计数 2 的值时,需在输出的块计数器位置+1 即可依此类推, 当接收数据到所设置的数据长度后,输入状态位的命令结束位会置1,此时 表示数据接收完成,当块计数器超过255时,此时块计数器的值会重置为0。 \_ H H X

X 商日1 、 DIC 1 [C01 1212C DC/DC/DC] 、 牧校与器制本 、 牧校寺 1

10 10	4646	8524	12:30 (8)	(A 3+ /#	a	>+ 4Z	-		1014	日本校士		12: 50 /8	49.35(8)	14	:4 62
南你	20240	1111日本 エ竹星上洲4月	m 70 18	1942.08	-	2114		1 410	AGAL	北方日本地面	1-1	m 170.0H	No DX IB	-	注 7+
	100000	元付ちて近め							301077	大行ちて近刺					
	76Q009	元付ちて出例	1				2		7610/0	大付ちて出刺	_	/ 即文知床			
	%Q870	た付ち十进制	0	0			3		%IB/9	尤付ち十进制		26			
	%Q871	九付号十进制	0	0		1	4		%IB80	大付与十进制		33			
	%QB72	<b>九付号十进</b> 制	0	0		高位地址	5		%IB81	大行号十进制		25			
	%QB73	无符号十进制	0	0		低位地址	6		%IB82	无符号十进制		68			
	%QB74	无符号十进制	0	0	₩,	. 高位字节长度	7		%IB83	无符号十进制		95			
	%QB75	无符号十进制	40	40		L 低位字节长度	8		%IB84	无符号十进制		47			
	%QB76	无符号十进制	0	0		1	9		%IB85	无符号十进制		26			
	%QB77	无符号十进制	0	0		1	10		%IB86	无符号十进制		21			
	%QB78	无符号十进制	0	0		1	11		%IB87	无符号十进制		35			
	%Q879	无符号十进制	0	0		4	12		%IB88	无符号十进制		16			
	%Q880	无符号十进制	0	0		1	13		%IB89	无符号十进制		58			
	%QB81	无符号十进制	0	0		1	14		%IB90	无符号十进制		32			
	%Q882	无符号十进制	0	0		1	15		%IB91	无符号十进制		0			
	%Q883	无符号十进制	0	0		1	16		%IB92	无符号十进制		0			
	%Q884	无符号十进制	0	0		4	17		%1893	无符号十进制		0			
	%Q885	无符号十进制	0	0		1	1.8		%IB94	无符号十进制		0			
	%QB86	无符号十进制	0	0		1	19		%IB95	无符号十进制		0			
	%Q887	无符号十进制	0	0		1	20		%IB96	无符号十进制		0			
	%Q888	无符号十进制	0	0		1	21		%IB97	无符号十进制		0			
	%Q889	无符号十进制	0	0		1	22		%IB98	无符号十进制		0			
	%Q890	无符号十进制	0	0		1	23		%1899	无符号十进制		0			
	%Q891	无符号十进制	0	0		1	24		%IB100	无符号十进制		0			
	%Q892	无符号十进制	0	0		1	25		%IB101	无符号十进制		0			
	%OB93	无符号十讲制	0	0		1	26		%IB102	无符号十进制		0			
	%OB94	无符号十讲制	0	0		1	27		%/8103	无符号十进制		0			
	%O895	无符号十进制	0	0		1	28		%IB104	无符号十进制		0			
	%0896	无符号十进制	0	0		i.	29		%IB105	天符是十进制		0			
	%OB97	无符号十进制	0	0 🚺		1	30		%IB106	无符号十进制		0			
	3-0898	天辞是十进制	1	1 ++++++++++++++1		i	31		%B107	天符是十进制	-	2 块计数器	2		
	100000		- 0	O CONTRACTOR			22		\$18109	王次号上進制	_	0			


#### 4.3.6.5. 手动写入数据

自动写入数据仅可写入 29Byte 的数据,手动写入可通过增加块计数器的值 依次写入大于 29Byte 的数据,最多可以写入 2048Byte 的数据,根据参数设置 可以按顺序写入标签中超过 29Byte 的数据。

(1) 在过程数据输出中,设置写入数据命令码,根据实际需要写入高位或低位数据,填写地址以及数据长度,本示例以地址从低字节0开始,将60个数据写入标签,如下图所示:

e 12.	1	7 % 27 00 00	i						19 I	27 M.2 14 16	1 18 27 🞬 °	î				
i 4	名称	地址	显示格式	监视值	修改值	9	112	主释	i	名称	地址	显示格式	监视值	修改值	4	注释
		%QB68	无符号十进制	4	4 1		4		1		1 %B77	无符号十进制	▼ 4	接收到指令		
		%QB69	无符号十进制	1	1 3		4		2		%IB78	无符号十进制	5	A DIGONAL		
		5 %QB70	无符号十进制	▼ 0					3		%iB79	无符号十进制	0			
		%QB71	无符号十进制	0					4		%880	无符号十进制	0			
		%QB72	无符号十进制	0			đ	氰位地址	5		%881	无符号十进制	0			
		%QB73	无符号十进制	0			1	K位地址	6		%882	无符号十进制	0			
		%QB74	无符号十进制	0			7	自位字节长度	7		%883	无符号十进制	0			
		%Q875	无符号十进制	60	60 (2)		1 1	低位字节长度	8		%884	无符号十进制	0			
		%QB76	无符号十进制	0					9		%B85	无符号十进制	0			
		%QB77	无符号十进制	0					10		%886	无符号十进制	0			
		%QB78	无符号十进制	0					11		%IB87	无符号十进制	0			
		%Q879	无符号十进制	0					12		%8888	无符号十进制	0			
		%Q880	无符号十进制	0					13		%889	无符号十进制	0			
		%QB81	无符号十进制	0					14		%890	无符号十进制	0			
		%Q882	无符号十进制	0					15		%891	无符号十进制	0			
		%Q883	无符号十进制	0					16		%/892	无符号十进制	0			
		%Q884	无符号十进制	0					17		%893	无符号十进制	0			
		%Q885	无符号十进制	0					18		%IB94	无符号十进制	0			
		%Q886	无符号十进制	0					19		%895	无符号十进制	0			
		%Q887	无符号十进制	0					20		%896	无符号十进制	0			
		%Q888	无符号十进制	0					21		%897	无符号十进制	0			
		%Q889	无符号十进制	0					22		%898	无符号十进制	0			
		%Q890	无符号十进制	0					23		%899	无符号十进制	0			
		%QB91	无符号十进制	0					24		%JB100	无符号十进制	0			
		%Q892	无符号十进制	0					25		%B101	无符号十进制	0			
		%QB93	无符号十进制	0					26		%JB102	无符号十进制	0			
		%QB94	无符号十进制	0					27		%JB103	无符号十进制	0			
		%Q895	无符号十进制	0					28		%JB104	无符号十进制	0			
		%Q896	无符号十进制	0					29		%JB105	无符号十进制	0			
		%Q897	无符号十进制	0					30		%IB106	无符号十进制	0			
		%Q898	无符号十进制	0					31		%JB107	无符号十进制	0			
		%Q899	无符号十进制	0					32		%8108	无符号十进制	0			
		-25-00->							33		-2510 -					

(2) 先将前 28 个数据写入,写入完成后将块计数器+1,表示将数据写入块计数器 1 中。

项目1 + PLC_1 [CPU 12		<ul> <li>监控与强制表</li> </ul>				_ II II ×	項目		> 监控与强制表	▶ 监控表_1			
-0-0 0 10 1, 9.	2 22 000 000							a a 🐻 1. 9.9.91 👓 👓					
名称	He th	昆示格式	监视值	修改值	4	注释		名称 推扯	思示格式	监视值	修改值	4	注释
1	%0868	无符号十进制	4	4			1	1 WB77	无符号十进制	<b>▼</b> 4	in the second	6	1.4. 1.4
	%OB69	天符号十进制	1	1			2	54878	无符号十进制	5			
3	%OB70	无符号十进制	26	26			3	%879	无符号十进制	26			
40	%OB71	天符号十进制	35	35			4	%B80	无符号十进制	35			
5 THE ALER A WILLING	%OB72	无符号十进制	158	158		高位地址	5	%881	无符号十进制	158			
。与人則28个数据	%OB73	无符号十进制	126	126		低位推制	6	%882	无符号十进制	126			
7	%OB74	无符号十进制	147	147		高位实带长度	7	%883	无符号十进制	147			
8	%OB75	无符号十进制	128	128		低位字节长度	8	%884	无符号十进制	128			
9	%OB76	无符号十进制	35	35			9	%B85	无符号十进制	35			
10	%OB77	无符号十进制	179	179			10	%886	无符号十进制	179			
11	%OB78	无符号十进制	222	222			11	%IB87	无符号十进制	222			
12	%OB79	无符号十进制	3	3			12	%888	无符号十进制	3			
13	%OB80	无符号十进制	66	66			13	%JB89	无符号十进制	66			
14	%OB81	无符号十进制	168	168			14	%890	无符号十进制	168			
15	%OB82	无符号十进制	214	214			15	%JB91	无符号十进制	214			
16	%OB83	无符号十进制	147	147			16	%892	无符号十进制	147			
17	%OB84	天符号十进制	226	226			17	96893	无符号十进制	226			
18	%OB85	无符号十进制	226	226			18	%894	无符号十进制	226			
19	%0886	天符号十进制	19	19			19	96895	天符是十进制	19			
20	%OB87	无符号十进制	87	87			20	%896	无符号十进制	87			
21	%OB88	天符号十进制	55	55			21	%JB97	天符号十进制	55			
22	%OB89	天符号十进制	6	6			22	%898	无符号十进制	6			
23	%OB90	天符是十进制	1	1			23	96899	天符是十进制	1			
24	%OB91	天符号十进制	5	5			24	%B100	天符号十进制	5			
25	%0892	于符号十进制	8	8			25	%HB101	天符是十进制	8			
26	%OB93	天符号十进制	4	4			26	%B102	天符号十进制	4			
27	%OR94	天符号十进制	7	7			27	548103	天符号十进制	7			
28	%O895	天知是十進制	6	6			78	SUB 104	天江是十進制	6			
29	%OB96	子符号十进制	3	3			29	548105	天符号十进制	3			
30	%OB97	天谷岳十道制	22	22			30	368105	天符是十进制	22			
31	%OB98	王符号十進制	1	1			31	948107	天谷是十進制	1	1 抽计数器:	的值被写	ξλ
32	SLOBOR			- LEVI #6-00 - 4			32	\$48108	天江是十進制	0	SCH SXAA	- X0150 C	
33	-9540 -	200 - 1 (E 0)		2 块计数器+1			33	-65-00 -	2010 4 1.000				
1	20140						1	1					





(3)	写入块计数器2的值,	再将块计数器+1,	表示将数据写入块计数器 2:
-----	------------	-----------	----------------

H	18 27 000	1					말 말	11 10 2	1 2 2 2 0	1				
名称	地址	显示格式	监视值	修改值	4	注释	- i	名称	地址	显示格式	监视值	修改值	3	注料
	%QB68	无符号十进制	4	4	M 🥼		1		%IB77	无符号十进制	▼ 4			
	%QB69	无符号十进制	1	1	M 4		2		%IB78	无符号十进制	5			
	%QB70	无符号十进制	1	1	M 4	S	3		%IB79	无符号十进制	1			
	%QB71	无符号十进制	3	3	M 4		4		%IB80	无符号十进制	3			
	%QB72	无符号十进制	22	22	M (	高位地址	5		%IB81	无符号十进制	22			
	%QB73	无符号十进制	36	36	M (	低位地址	6		%IB82	无符号十进制	36			
	%QB74	无符号十进制	98	98	M /	高位字节长度	7		%IB83	无符号十进制	98			
写入块计数器	2 %QB75	无符号十进制	32	32	M 4	低位字节长度	8		%IB84	无符号十进制	32			
的/直	%QB76	无符号十进制	16	16	M (		9		%IB85	无符号十进制	16			
1711년	%QB77	无符号十进制	28	28	M 4		10		%IB86	无符号十进制	28			
	%QB78	无符号十进制	46	46			11		%IB87	无符号十进制	46			
	%QB79	无符号十进制	32	32			12		%IB88	无符号十进制	32			
	%QB80	无符号十进制	36	36			13		%IB89	无符号十进制	36			
	%QB81	无符号十进制	29	29		0	14		%IB90	无符号十进制	29			
	%Q882	无符号十进制	22	22			15		%IB91	无符号十进制	22			
	%Q883	无符号十进制	33	33			16		%IB92	无符号十进制	33			
	%OB84	无符号十进制	11	11			17		%/893	无符号十进制	11			
	%Q885	无符号十进制	55	55			18		%1894	无符号十进制	55			
	%0886	无符号十进制	66	66			19		%895	无符号十进制	66			
	%OB87	无符号十进制	99	99		(i)	20		% 896	无符号十进制	99			
	%OB88	无符号十进制	35	35			21		%/897	无符号十进制	35			
	%OB89	无符号十进制	6	6			22		%IB98	无符号十进制	6			
	%OB90	无符号十进制	2	2	M		23		%/899	无符号十进制	2			
	%OB91	无符号十进制	33	33			24		%IB100	天符号十进制	33			
	%OB92	无符号十进制	36	36			25		%IB101	无符号十进制	36			
	%OB93	无符号十进制	26	26			26		%IB102	天符号十进制	26			
	%OB94	天符是十进制	46	46			27		%B103	天符是十进制	46			
	%OB95	无符号十进制	64	64		Ċ	28		%IB104	天符号十进制	64			
	50896	天符是十进制	48	48			29		%B105	天符是十进制	48			
	50897	天谷是十進制	66	66		8	30		SUB106	天谷是十进制	66			
	SLOBOR	天符号十进制	2	2			31		948107		2			
6	8 0000	「大学会工活動」	-	-		•	27		SIP109		0 1451960			
l	00000	/013 与下进创		O THE LANDR			54		100	人的写下进制	• 块计数器	FZI的 值 被 与 入		

(4) 按照以上示例,先写入数据,再将块计数器+1,依次写入剩余数据,并且 在完成最后传输后,过程数据输入状态位会显示命令完成,此时所需要传 输的数据已经成功传输。

名称	HAHH	- 	监视值	修改值	9	注版		 - this	見示格式	监视值	修改值	4	注释
	%0868	无符号十进制	4	4			1	 %IB77	无符号十进制	▼ 4	Party las		
	%Q869	无符号十进制	1	1			2	%1878	无符号十进制	7	□ 命令结束		
	%Q870	无符号十进制	65	65	M		3	%1879	无符号十进制	65			
	%O871	无符号十进制	36	36			4	%IB80	无符号十进制	36			
与人块计数器	%Q872	无符号十进制	12	12		高位地址	5	%1881	无符号十进制	12			
的值	%Q873	无符号十进制	25	25		低位地址	6	%IB82	无符号十进制	25			
	%Q874	无符号十进制	0	0	<b>I</b>	高位字节长度	7	%IB83	无符号十进制	0			
	%Q875	无符号十进制	0	0	M (	低位字节长度	8	%IB84	无符号十进制	0			
	%Q876	无符号十进制	0	0	M (	L.	9	%IB85	无符号十进制	0			
	%Q877	无符号十进制	0	0	M (		10	%IB86	无符号十进制	0			
	%Q878	无符号十进制	0	0			11	%IB87	无符号十进制	0			
	%Q879	无符号十进制	0	0	S (		12	%IB88	无符号十进制	0			
	%Q880	无符号十进制	0	0	M 4		13	%IB89	无符号十进制	0			
	%Q881	无符号十进制	0	0			14	%IB90	无符号十进制	0			
	%Q882	无符号十进制	0	0	M 4	N.	15	%IB91	无符号十进制	0			
	%Q883	无符号十进制	0	0	M 4		16	%IB92	无符号十进制	0			
	%Q884	无符号十进制	0	0	<b>I</b>	<u> </u>	17	%IB93	无符号十进制	0			
	%Q885	无符号十进制	0	0	M 4	<u> </u>	18	%IB94	无符号十进制	0			
	%Q886	无符号十进制	0	0	M 4	<u>K</u>	19	%1895	无符号十进制	0			
	%Q887	无符号十进制	0	0		6	20	%IB96	无符号十进制	0			
	%Q888	无符号十进制	0	0	M 4	<u> </u>	21	%IB97	无符号十进制	0			
	%Q889	无符号十进制	0	0		<u> </u>	22	%IB98	无符号十进制	0			
	%Q890	无符号十进制	0	0		<u>k</u>	23	%IB99	无符号十进制	0			
	%Q891	无符号十进制	0	0	M 4	L.	24	%IB100	无符号十进制	0			
	%QB92	无符号十进制	0	0	M (	<u>.</u>	25	%IB101	无符号十进制	0			
	%Q893	无符号十进制	0	0	<b>I</b>	<u>k</u> .	26	%IB102	无符号十进制	0			
	%Q894	无符号十进制	0	0	M /	L.	27	%IB103	无符号十进制	0			
	%Q895	无符号十进制	0	0		<u>b</u>	28	%IB104	无符号十进制	0			
	%Q896	无符号十进制	0	0	S /	<u> </u>	29	%IB105	无符号十进制	0			
	%Q897	无符号十进制	0	0		S.	30	%IB106	无符号十进制	0			
_	%Q898	无符号十进制	3	3		N.	31	%IB107	无符号十进制	3			
	%Q899	无符号十进制	• 0	2 块计数器	+1		32	%IB108	无符号十进制	• 块计	数器3的值写入质	动	
	<新增>						33	<新場>					





### (5) 通过读取数据工作模式查看写入数据是否正确

a) 🛃 👘	9. 9. 2 m a	2			0 0 1	2 1 10 9. 2	8. 29 00 00					1011	最示格式	监视值	修改
: 名称		- 	出视值	修改值		名称	tit tit	显示格式	當裡值	修改	ia 🥏	SUB77	无符号十进制	▼ 3	1.0000
	11 %B77	天符号十进制	▼ 3	1		1	1 %B77	无符号十进制	▼   3			%878	无符号十进制	7	
	%878	无符号十进制	5	2			%1878	无符号十进制	5			%/879	无符号十进制	65	
	%B79	无符号十进制	26	3			%879	无符号十进制	1			%880	无符号十进制	36	
	%/880	无符号十进制	35	4			%880	无符号十进制	3			%881	无符号十进制	12	
	%881	无符号十进制	158	5			%(881	无符号十进制	22			%882	无符号十进制	25	
	%/882	无符号十进制	126	6			%882	无符号十进制	36			%883	无符号十进制	0	
	%883	无符号十进制	147	7			%(883	无符号十进制	98			%884	无符号十进制	0	
	%/884	无符号十进制	128	8			%IB84	无符号十进制	32			%885	无符号十进制	0	
	%885	无符号十进制	35	9			%1885	无符号十进制	16			%886	无符号十进制	0	
	%/886	无符号十进制	179	10	0		%886	无符号十进制	28			%887	无符号十进制	0	
	%887	无符号十进制	222	1	1		%1887	无符号十进制	46			%888	无符号十进制	0	
	%/888	无符号十进制	3	13	2		%IB88	无符号十进制	32			%889	无符号十进制	0	
	%(889	无符号十进制	66	13	3		%1889	无符号十进制	36			%B90	无符号十进制	0	
	%890	无符号十进制	168	1.	4		%1890	无符号十进制	29			%891	无符号十进制	0	
	%IB91	无符号十进制	214	13	5		%891	无符号十进制	22			%B92	无符号十进制	0	
	%892	无符号十进制	147	1)	6		%1892	无符号十进制	33			%893	无符号十进制	0	
	%IB93	无符号十进制	226	1	7		%/893	无符号十进制	11			%894	无符号十进制	0	
	%894	无符号十进制	226	13	8		%1894	无符号十进制	55			%895	无符号十进制	0	
	%IB95	无符号十进制	19	19	9		%895	无符号十进制	66			%896	无符号十进制	0	
	%896	无符号十进制	87	24	0		%1896	无符号十进制	99			%897	无符号十进制	0	
	%IB97	无符号十进制	55	2	1		%1897	无符号十进制	35			%898	无符号十进制	0	
	%898	无符号十进制	6	23	2		%1898	无符号十进制	6			%899	无符号十进制	0	
	%IB99	无符号十进制	1	23	3		%IB99	无符号十进制	2			%8100	无符号十进制	0	
	%B100	无符号十进制	5	2.	4		%IB100	无符号十进制	33			%B101	无符号十进制	0	
	%JB101	无符号十进制	8	23	5		%IB101	无符号十进制	36			%8102	无符号十进制	0	
	%IB102	无符号十进制	4	20	6		%8102	无符号十进制	26			%IB103	无符号十进制	0	
	%B103	无符号十进制	7	2	7		%IB103	无符号十进制	46			%8104	无符号十进制	0	
	%IB104	无符号十进制	6	23	8		%IB104	无符号十进制	64			%8105	无符号十进制	0	
	%8105	无符号十进制	3	2!	9		%81105	无符号十进制	48			%8106	无符号十进制	0	
	%IB106	无符号十进制	22	31	0		%IB106	无符号十进制	66			%8107	无符号十进制	3	
	%B107	无符号十进制	1	3	1		%IB107	无符号十进制	2			%8108	无符号十进制	<ul> <li>块计数器</li> </ul>	13
	%/B108	无符号十进制	0 1 + 注于 ※ 2 2 1	33	2		%IB108	无符号十进制	0 + 4 + 米 4	哭?		-新増>		A PL SAM	
	-95-00->		SCH SAID	3	2		-44HB-		A H M			1	11		





### 4.4. AU3 IHR-3002-IOL 与 TCP 主站使用示例

#### 4.4.1. 通讯连接

通讯连接示意图,如下图所示:



#### 4.4.2. 硬件配置

硬件配置如下表所示:

硬件	数量	备注
编程电脑	1 台	安装 Modbus Poll 软件
AUCP 8A0B	1 台	TCP 协议 IO-Link 主站模块
AU3 IHR-3002-IOL	1 个	IO-Link 从站读写器
标签	若干	
通讯线	若干	





#### 4.4.3. 配置主站参数

(1) 登录网页,选择连接的端口,根据字节数连接读写器,配置完成后点击设置参数。

							Te	n/In裡≤	>哭沿署				
									品以日				
	_												*
cp/lp耦合器设置	l IO-Li	nkiĝi	音 修改用户信息										
						a and	AND AND A DESCRIPTION	a market to					
置名称:			导出配置		Total	Input Byte	Output Byte	Input Offset	Output Offset				
					Local	2	2	44	44				
入配置: 选择文	件 未选择文件	ŧ			ISDU	34	40	0	0				
		×H+15	22方 432 11 31-51		EVENT	10	4	34	40				
Port 201	以店子 T Type	辺月	EL主女人」 Device		3. tivate	Input Byte	Output Byte	Input Offset	Output Offset				
asterPort X01	General	~	IL-32_1/32_0	~		1		1					
01 ExtMod	ExtMod	~	None	~		1	1	1	1				
01 ExtMod	ExtMod	v	None	~		1	1	1	1				
01 ExtMod	ExtMod	$\sim$	None	~		1	1	1	1				
sterPort X02	AUTO	¥	None	~		1	1	1	1				
02 ExtMod	ExtMod	$\vee$	None	~		1	1	1	1				
02 ExtMod	ExtMod	$\sim$	None	~		1	1	1	1				
02 ExtMod	ExtMod	~	None	~		1	1	1	1				
asterPort X03	AUTO	¥	None	~		1	1	1	1				
03 ExtMod	ExtMod	$\sim$	None	~		1	1	1	1				
03 ExtMod	ExtMod	V	None	~		1	1	1	1				
03 ExtMod	ExtMod	¥	None	~		1	1	1	1				
sterPort X04	AUTO	~	None	~		1	1	1	1				
04 ExtMod	ExtMod	$\vee$	None	~		1		1	1				
04 ExtMod	ExtMod	¥	None	~		1	1	1	1				
04 ExtMod	ExtMod	$\checkmark$	None	~		1	/	1	1				
asterPort X05	AUTO	~	None	~		1	1	1	1				
05 ExtMod	ExtMod	~	None	~		/	1	1	1				
05 ExtMod	ExtMod	~	None	~		1	1	1	/				
05 ExtMod	ExtMod	~	None	~		1	1	1	1				
sterPort X06	AUTO	~	None	~		1	1	/	1				
06 ExtMod	ExtMod	~	None	~		1	1	1	1				
06 ExtMod	ExtMod	~	None	~		1	1	/	/				
06 ExtMod	ExtMod	V	None	~		1	1	/	1				
sterPort X07	AUTO	~	None	~		1	1	1					
07 ExtMod	ExtMod	~	None	~		1	1	/	/				
07 ExtMod	ExtMod	~	None	~		1	1	1	1				
07 ExtMod	ExtMod	~	None	~		1							
sterPort X08	AUTO	~	None	~		1							
U8 ExtMod	ExtMod	~	None	~		1							
U8 ExtMod	ExtMod	~	None	~	0	1			1				

#### 4.4.4. 通讯连接

(1) 打开 Modbus Poll, 进行通讯连接

	Disconnect	F3	5 06 15	Connection Setup			×	-
Mbpo	Disconnect	14		Connection		6	OK	
x = 20:	Auto Connect	> 	1000ms	Modbus TCP/IP	~			
o conne	Alias	00000		Serial Settings			Cancel	-
0	Allas	00000		通信端口 (COM1)	~	Mode		
1	•	0		10200 Baud		● RTU	OASCII	
2	1	0		19200 Badu		Response	Timeout	
3		0		8 Data bits 🛛 🗸		1000	[ms]	
4		0		None Parity $\sim$		Dahu Dah	Delle	
5		0		1 Ston Bit	Advanced	Delay Bet	Froci	
6		0		1 Stop Sic	Advanceu	20	[IIIB]	
7		0		Remote Modbus Server				
8		0		IP Address or Node	e E Datati			
9		0		192.168.1.15 <u>+</u>	佔IP地址 Connact Timpout	2.8	~	
				502	3000 [me]	IPv4		
				4 端口号		○ IPv6		
								1





#### 4.4.5. 数据监控

本次使用的 IO-Link 主站模块为 AUCP 8A0B 模块,地址分布如下:

### 4.4.5.1. 主站 Modbus-TCP 地址说明

进行 Modbus-TCP 通讯时	,端口为502,	Modbus 地址说明如下:
-------------------	----------	----------------

地	址	说明	属性
40353 (低位有效,超过5 以上的数据写入为 输出保持)		通讯超时时间(与网页设置同步): 0: 200ms 1: 500ms 2: 1s 3: 3s 4: 输出保持	R/W
		ISDU 配置区	R/W
	40454	选择需要配置的端口(十进制选择对应端口)	R/W
	40455	ISDU 索引	R/W
40454-40473	40456 (Bit0~Bit7)	ISDU 子索引	R/W
	40456 (Bit8~Bit15)	数据宽度(最多32字节)	R/W
	40457 (Bit0~Bit7)	写(置1有效)	R/W
	40457 (Bit8~Bit15)	读(置1有效)	R/W
	40458-40473	IO-Link 从站功能配置	R/W
		事件查询	R/W
	40474 (Bit0~Bit7)	选择需要操作的事件端口号	R/W
40474-40475	40474 (Bit8~Bit15)	选择为主站或从站事件 0: 主站事件 1: 从站事件	R/W
	40475 (Bit0~Bit7)	要查询的事件索引(如输入超过最大个数,读最后 一个)	R/W
	40475 (Bit8~Bit15)	清除该端口主站端所有事件(置1有效)	R/W
40476		本地数字量输出地址	R/W
40477-40977		IO-Link 输出数据区	R/W
		ISDU 输入	R
40978-40994	40978	端口写或读成功后的状态(配置成功后显示为1)	R
	40979-40994	从站功能写或读后的功能状态	R





400-900-8687

坦	出	说明	属性
		事件输入	R
	40995 (Bit0~Bit7)	该端口已有的主站端全部事件个数(最多同时保存 255个,满了往前覆盖)	R
	40995 (Bit8~Bit15)	上电次数 (最大 255)	R
	40996-40997	上电后运行时间,单位秒掉电清零	R
40995-40999	40998	表示事件类型 高四位为 mode: 1: single shot 2: disappeared 3: appeared 低四位为 type: 1: Notification 2: Warning 3: Error	R
	40999	<ul> <li>事件代码,需查询手册或说明书</li> <li>主站:</li> <li>0x1804: IO-Link 模式 C/Q 短路</li> <li>0x1805: PHY6360 过温警告</li> <li>0x1807: L+电源过流(可短路实现)</li> <li>0x1813: C/Q 模式过流(可短路实现)</li> <li>0xFF21: IO-Link 已连接</li> <li>0xFF22: IO-Link 断连</li> <li>从站:</li> <li>事件代码由所接的 IO-Link 从站模块定义。</li> </ul>	R
41000		本地数字量输入地址	R
41001-41502		IO-Link 输入数据	R

注:由于在 Modbus 上使用地址是根据字来组合排布的,所以读写器读取到的

标签数据也会根据字来排布





#### 4.4.5.2. UID 工作模式

# 设备连接成功,输入 IO-Link 从站的输入数据地址 401001,标签 UID 通讯 成功就会自动读取,如下图所示:





#### 4.4.5.3. 自动读取数据

(1) 自动读取数据是读取标签的前 29 个数据信息,在配置自动读取数据前,需 先在 ISDU 配置区设置标签单元块大小字节,如下图所示:



(2) 配置完单元大小字节后,填写自动读取命令值,并将命令开始



注:由于在 Modbus Poll 上使用时是以字来排列的,所以第 29 个数据与错误值占用一个字,Bit0~Bit7 为第 29 个数据,Bit8~Bit15 为错误值。



#### 4.4.5.4. 自动写入数据

(1) 自动写入数据是可以将 29 个数据写入标签中,在将数据写入前,需先在 ISDU 配置区设置标签单元块大小字节,如下图所示:

📴 ISDI	U配置区			ISDU#	大态输入区			- • ×
Tx = 1	671: Err = 0: ID = 1: F	= 03: SR = 1000ms		Tx = 163	32: Err = 0: ID	= 1: F = 03: SR = 1	000ms	
	Alias	4x0450	^		Alias	4x0960	Alias	4x0980
1				1				0
2				2		×		0
3	ISE	DU配置		3				0
4	端口号	1		4				0
5	索引	131		5				0
6	数据宽度+子索引	0000 0001 0000 0000		6				0
7	读+写 (置1有效)	0000 0000 0000 0001		7				0
8	功能配置	8		8				
9		0		9				
10		0		10				
11		0		11				
12		0		12				
13		0		13				
14		0		14				
15		0		15				
16		0		16				
17		0		17	配直成切后	如万		
18		0		18		1		
19		0		19		8		
20		0		20		0		
21		0						
22		0						
23		0						
24			~					

(2) 输入自动写入命令值,并将需要写入的数据写入到数据输出区,写入完成 后开启命令,数据将会被写入,如下图所示:

19月2	数据			23	1 []] 读	取数据				
Tx = 4	481: Err = 342:	ID = 1: F = 03: SR =	1000ms		Tx =	5885: Err =	= <mark>34</mark> 3:	ID = 1: F = 03: 5	SR = 1000ms	
	Alias	A 4x040	0	AI ^		Alias	900	Alias	4x10	000
76		命令开启自动写	<b>Q</b> 命令值		1			状态位+命令位	0000 0111 0000 00	10
77	状态位+命令位	0000 0001 0000 001	0		2					25
78		2	5		3					36
79		3	6		4					1
80			1		5					25
81		2	5		6					36
82		3	6		7					987
83		98	7		8					159
84		2 15	9		9					753
85		前28位数据 75	3		10				数据写入成功	159
86		15	9		11					857
87		35	7		12					463
88		46	3		13					348
89		34	8		14					951
90		95	1		15					785
91		78	5		16				0000 0000 0010 01	00
92	低位	为第29个数据	6		17	•				0
93			0		18					0
94			0		19					0
95			0		20					0
96			0		21					0
97			0		22					0
98			0		23				2	0
00			0	× *	24					0
										~ *



#### 4.4.5.5. 手动读取数据

自动读取数据仅可读取 29Byte 的数据,手动读取可通过增加块计数器的值 依次读取大于 29Byte 的数据,最多可以读取 2048Byte 的数据,根据参数设置 可以按顺序读取标签中超过 29Byte 的数据。

(1) 输入读取数据的命令值,并将需要读取数据长度根据高低字节写入相应位置,此时会在过程数据输入显示相应指令状态,示例读取低位 40 位数据如下所以:

[]]] 写》 [][x = 1	入数据 14602: Err = 365: ID :	= 1: E = 03: SB = 1000ms	□ 读取ま Tx = 16	始編 009: Err :	- 360	ID = 1 E = 03	SR = 1000ms	8
1.	14002. En - 500. IB	- 1.1 - 00. 511 - 1000113	17 - 10	003. LII -	- 505	. ID = 1.1 = 03.	SIX - 1000IIIS	
	Alias	4x0400 ^		Alias	900	Alias	4x1000	^
76		1读取命令值	1			状态位+命令位	0000 0100 0000 0011	
77	状态位+命令位	0000 0000 0000 0011	2			-	0	
78		0	3				0	
79	地址低位+高位	0000 0000 0000 0000	4				0	
80	数据长度低位+高位	2 0010 1000 0000 0000	5			+女	0	
81		0	6			按	收到指令 0	
82		0	7				0	
83		• 0	8				0	
84	读	取低字节40个数据。	9				0	
85		0	10				0	
86		0	11				0	
87		0	12				0	
88		0	13				0	
89		0	14				0	
90		0	15				0	
91		0	16				0	
92		0	17				0	
93		0	18				0	
94		0	19				0	
95		0	20				0	
96		0	21				0	
97		0	22				0	
98		0	23				0	
99		0	24				0	
100		0	25				0	
<		>	26				0	~



(2) 根据过程数据状态位字节说明中过程数据输出字节排布,将 Bit0 置 1,表 示命令开始,此时过程数据输入,可以按顺序接收到标签中的数据。

🌅 写入	数据		×	📅 读取3	牧据				• 🛛
Tx = 1	4715: Err = 365: ID =	1: F = 03: SR = 1000ms		Tx = 16	122: Err	= 369	: ID = 1: F = 03:	SR = 1000ms	
	Alias	4x0400	^		Alias	900	Alias	4x1000	^
76		0开启命令 🔨 о		1			状态位+命令位	0000 0101 0000 0011	
77	状态位+命令位	0000 0001 0000 0011		2				12	
78		0		3				16	
79	地址低位+高位	0000 0000 0000 0000						35	
80	数据长度低位+高位	0010 1000 0000 0000		5				26	
81		0		6				15	
82		0		7				84	
83		0		8				759	
84		0		9			1000	块计数器1的值 62	
85		0		10				35	
86		0		11				125	
87		0		12				26	
88		0		13				226	
89		0		14				25857	
90		0		15			L	8448	
91		0		16				1	
92		0		17				块计数器1 0	
93		0		18				0	
94		0		19				0	
95		0		20				0	
96		0		21				0	
97		0		22				0	

(3) 当需要接收块计数2的值时,需在输出的块计数器位置+1即可依此类推, 当接收数据到所设置的数据长度后,输入状态位的命令结束位会置1,此时 表示数据接收完成,当块计数器超过255时,此时块计数器的值会重置为0。

入数据		×		读取数	調				00	83
14828: Err = 365: ID	= 1: F = 03: SR = 1000ms		Б	x = 162	235: Err	= 369	: ID = 1: F = 03:	SR = 1000ms		
Alias	4x0400	^	Ir		Alias	900	Alias	命令结束	4x1000	^
	0	_		1			状态位+命令位	0000 0111 00	00 0011	
状态位+命令位	0000 0001 0000 0011			2					33	
	0			3					48	
地址低位+高位	0000 0000 0000 0000			4				块计数器2的	值 68	
数据长度低位+高位	0010 1000 0000 0000			5					88	
	0			6					10	
	0			7					26	
	0			8					0	
	0			9					0	
	0			10					0	
	0			11					0	
	0			12					0	
	0			13					0	
	0			14					0	
	0			15					0	
	0			16					2	
	1			17				块计数器2	0	
	1 块计数器+1 0			18					0	
	0			19					0	
	0			20					0	
	0			21					0	
	0			22					0	
	0			23					0	
	0			24					0	
	Ó			25			2		0	
		<b>*</b>		26					0	~
	Katasa 14828: Err = 365: ID Alias 状态位+命令位 地址低位+高位 数据长度低位+高位	Alias         4x04m           14828: Err = 365: ID = 1: F = 03: SR = 1000ms           Alias         4x0400           0         0           状态位+命令位         0000 0001 0000 0001           地址低位+高位         0           2         0           地址低位+高位         0010 1000 0000 0000           数据长度低位+高位         0           0         0	Alias         4x0400           14828: Err = 365: ID = 1: F = 03: SR = 1000ms           Alias         4x0400           0         0           状态位+命令位         0000 0000 0000 0000           地址低位+高位         0           0         0           地址低位+高位         0           0         0           数据长度低位+高位         0           0         0	Axias       Axias       Column         Alias       4x0400       0         人lias       0       0         状态位+命令位       0000 0001 0000 0011       0         地址低位+高位       0       0         地址低位+高位       00       0         0       0       0         地址低位+高位       00       0         0       0       0	Asian       Control         14828: Err = 365: ID = 1: F = 03: SR = 1000ms       Tx = 162         Alias       4x0400       1         0       0       0         状态位+命令位       0000 0001 0000 0011       2         1       0       0         地址低位+高位       0000 0000 0000       3         0       0       0         数据长度低位+高位       0       6         0       0       6         0       0       6         0       0       11         0       0       10         0       0       11         0       0       10         0       0       11         0       0       11         0       0       11         1       0       11         1       0       11         1       0       11         1       0       11         1       1       12         1       1       11         1       0       11         1       0       0         1       0       0         0       0 <td>Asias       Acias       Acias       Acias       Acias       Tx = 16235: Err         Alias       4x0400       ^       1       2       1         北志位+命位       0000 0001 0000 0011       2       3       1       2       3         地址低位+高位       0000 0000 0000       000       6       7       6       7       6       7       6       7       6       7       6       7       6       7       6       7       7       6       7       7       6       7       7       6       7       7       6       7       7       8       9       10       11       11       10       11       11       12       13       14       15       16       17       13       14       15       16       17       13       14       15       16       17       18       19       20       20       21       22       23       24       25       26       25       26       25       26       25       26       25       26       24       25       26       24       25       26       24       25       26       24       25       26       25       26</td> <td>Axists       Control       Contro       Control       Control</td> <td>Axise         Control           14828: Err = 365: ID = 1: F = 03: SR = 1000ms         Tx = 16235: Err = 369: ID = 1: F = 03:           Alias         4x0400           0         0           北志位+命令位         0000 0001 0000 0001           2         1           北志位+命令位         0000 0000 0000           数据长度低位+商位         0           0         0           1         0000 0000 0000           数据长度低位+商位         0           0         0           0         0           0         0           0         0           0         0           0         0           0         0           0         0           0         0           0         0           11         1           0         0           13         1           14         1           15         1           16         1           17         1           18         1           19         2           21         2           22         2           23</td> <td>Naxa         Line         Naxa           14828: Err = 365: ID = 1: F = 03: SR = 1000ms         Tx = 16236: Err = 369: ID = 1: F = 03: SR = 1000ms           Alias         4x0400         1           0         0         1         秋志位+命令位           0         0         1         秋志位+命令位           0         0         1         秋志位+命令位           0         0         0         1         秋志位+命令位           0         0         0         2         0         0           1         0000 0000 0000 0000         0         4         1         1           0         0         0         5         0         0           1         0         0         0         5         0         0           0         0         0         0         0         0         0         0           10         0</td> <td>Alias         4x0400         Alias         0           Alias         4x0400         Tx = 16235: Err = 369: ID = 1: F = 03: SR = 1000ms           Alias         4x0400         1         秋志位+命令位         0000 00111           秋志位+命令位         0000 0001 0000 0001         1         4828         1         0000 00111           秋志位+命令位         0000 0001 0000 0000         4         块计数器2D1值         6         100           1         0000 0001 0000 0000         5         8         0         0           1         0         0         4         9         0         0           1         0         0         1         1         0         0         0         1         2         3         3         4         8         6         100         7         26         8         0         0         9         0         0         11         0         0         11         0         11         0         0         11         0         0         12         0         13         0         0         12         13         0         14         0         0         12         17         14         0         0         12</td>	Asias       Acias       Acias       Acias       Acias       Tx = 16235: Err         Alias       4x0400       ^       1       2       1         北志位+命位       0000 0001 0000 0011       2       3       1       2       3         地址低位+高位       0000 0000 0000       000       6       7       6       7       6       7       6       7       6       7       6       7       6       7       6       7       7       6       7       7       6       7       7       6       7       7       6       7       7       8       9       10       11       11       10       11       11       12       13       14       15       16       17       13       14       15       16       17       13       14       15       16       17       18       19       20       20       21       22       23       24       25       26       25       26       25       26       25       26       25       26       24       25       26       24       25       26       24       25       26       24       25       26       25       26	Axists       Control       Contro       Control       Control	Axise         Control           14828: Err = 365: ID = 1: F = 03: SR = 1000ms         Tx = 16235: Err = 369: ID = 1: F = 03:           Alias         4x0400           0         0           北志位+命令位         0000 0001 0000 0001           2         1           北志位+命令位         0000 0000 0000           数据长度低位+商位         0           0         0           1         0000 0000 0000           数据长度低位+商位         0           0         0           0         0           0         0           0         0           0         0           0         0           0         0           0         0           0         0           0         0           11         1           0         0           13         1           14         1           15         1           16         1           17         1           18         1           19         2           21         2           22         2           23	Naxa         Line         Naxa           14828: Err = 365: ID = 1: F = 03: SR = 1000ms         Tx = 16236: Err = 369: ID = 1: F = 03: SR = 1000ms           Alias         4x0400         1           0         0         1         秋志位+命令位           0         0         1         秋志位+命令位           0         0         1         秋志位+命令位           0         0         0         1         秋志位+命令位           0         0         0         2         0         0           1         0000 0000 0000 0000         0         4         1         1           0         0         0         5         0         0           1         0         0         0         5         0         0           0         0         0         0         0         0         0         0           10         0	Alias         4x0400         Alias         0           Alias         4x0400         Tx = 16235: Err = 369: ID = 1: F = 03: SR = 1000ms           Alias         4x0400         1         秋志位+命令位         0000 00111           秋志位+命令位         0000 0001 0000 0001         1         4828         1         0000 00111           秋志位+命令位         0000 0001 0000 0000         4         块计数器2D1值         6         100           1         0000 0001 0000 0000         5         8         0         0           1         0         0         4         9         0         0           1         0         0         1         1         0         0         0         1         2         3         3         4         8         6         100         7         26         8         0         0         9         0         0         11         0         0         11         0         11         0         0         11         0         0         12         0         13         0         0         12         13         0         14         0         0         12         17         14         0         0         12



#### 4.4.5.6. 手动写入数据

自动写入数据仅可写入 29Byte 的数据,手动写入可通过增加块计数器的值 依次写入大于 29Byte 的数据,最多可以写入 2048Byte 的数据,根据参数设置 可以按顺序写入标签中超过 29Byte 的数据。

(1) 在过程数据输出中,设置写入数据命令码,根据实际需要写入高位或低位数据,填写地址以及数据长度,本示例以地址从低字节0开始,将60个数据写入标签,如下图所示:

<b>剄</b> 写)	数据		一門使取	改据				
Tx = 1	3071: Err = 357: ID =	1: F = 03: SR = 1000ms	Tx = 14	478: Err	= 361:	: ID = 1: F = 03: S	R = 1000ms	
	Alias	4x0400 ^		Alias	900	Alias	4x1000	^
75		2 1	1			状态位+命令位	0000 0101 0000 0100	
76		命令开启 写入命令值	2				0	
77	状态位+命令位	0000 0001 0000 0100	3				0	
78		0	4				0	
79	地址低位+高位	0000 0000 0000 0000	5				0	
80	数据长度低位+高位	0011 1100 0000 0000	6				0	
81		0	7				0	
82		0	8				0	
83	3	0	9				0	
84	表示在低字	<b>节写入60个数据</b> 0	10				0	
85		0	11				0	
86		0	12				0	
87		0	13				0	
88		0	14				0	
89		0	15				0	
90		0	16				0	
91		0	17				0	
92		0	18				0	
93		0	19				0	
94		0	20				0	
95		0	21				0	
96		0	22				0	
97		0	23				0	
98		0	24				0	
99		0	25				0	
100		<u> </u>	26				0	
<		<b>&gt;</b>						*



(2) 先将前 28 个数据写入,写入完成后将块计数器+1,表示将数据写入块计数器 1 中。

📴 Mb	poll6			🌅 读取数	店				
Tx = 6	818: Err = 16: II	D = <mark>1</mark> : F = 03: SR = 1000ms	0	Tx = 146	695: Err	= 361	ID = 1: F = 03:	SR = 1000ms	
	Alias	4x0400	Alias ^		Alias	900	Alias	4x1000	^
75				1			状态位+命令位	0000 0101 0000 0100	
76		0		2				11	
77	状态位+命令位	0000 0001 0000 0100		3				126	
78		11		4				354	
79		126		5				18	
80		354		6				36	
81		18		7				17	
82		36		8				85	
83		17		9				接收到前28个数据 357	
84		写入前28个数据 85		10				1	
85		357		11				126	
86		1		12				325	
87		126		13				11	
88		325		14				36	
89		11		15				34	
90		36		16				1	
91		34		17				块计数器1 0	
92		1		18				0	
93	6	将块计数器置1 0		19				0	
94		0		20				0	
95		0		21				0	
96		0		22				0	
97		0		23				0	
98		0		24				0	
99		0		25				0	
100		n	×	26				0	
Ľ			, ii						*

### (3) 写入块计数器 2 的值,再将块计数器+1,表示将数据写入块计数器 2:

	Alias	4x0400	Alias		Alias	900	Alias	4x1000
75				1			状态位+命令位	0000 0101 0000 0100
76		0		2				22
77	状态位+命令位	0000 0001 0000 0100		3				16
78		22		4				35
79		16		5				36
80		35		6				28
81		36		7				19
82		28		8				2
83		19		9				11
84		2		10				36
85		11		11				189
86		36		12				357
87		189		13				19
88		357		14				79
89		19		15				39
90		79		16				2
91		39		17				0
92		2		18				0
93		2块计数器+1 0		19				0
94		0		20				0
95		0		21				0
96		0		22				0
97		0		23				0
98		0		24				0
99		0		25				0
100		0	¥	26				0



(4) 按照以上示例,先写入数据,再将块计数器+1,依次写入剩余数据,并且 在完成最后传输后,过程数据输入状态位会显示命令完成,此时所需要传 输的数据已经成功传输。

164										
	Alias	4x0400	Alias	^		Alias	900	Alias	4x1000	
76		0			1			状态位+命令位	0000 0111 0000 0100	
77	状态位+命令位	0000 0001 0000 0100			2				33	
78	の店)	利今米坦 33			3				15	
79	- 項/	(州) 75 支灯)占 15			4			States and states	0	
80		0			5			发送完成,	命令结束 0	
81		0			6				0	
82		0			7				0	
83		0			8				0	
84		0			9				0	
85		0			10				0	
86		0			11				0	
87		0			12				0	
88		0			13				0	
89		0	)		14				0	
90		0			15				0	
91		0			16				3	
92		3			17				0	
93		2块计数器+1 0			18				0	
94		0			19				0	
95		0			20				0	
96		0			21				0	
97		0	1		22				0	
98		0			23				0	
99		0			24				0	
100		0			25				0	

#### (5) 通过读取数据工作模式查看写入数据是否正确

門 读取数据			🔛 法取发	湖泉		-	8	🔛 (ga)	数据			• 83
Tx = 15152: Err = 3	365: ID = 1: F = 03: SR = 1000ms		Tx = 15	168: Err = 365	5: ID = 1: F = 03:	SR = 1000ms		Tx = 15	5185: Err = 365	5: ID = 1: F = 03:	SR = 1000ms	
Alias 9	00 Alias	×1000 ^		Alias 900	Alias	4x1000	^		Alias 900	Alias	4x1000	^
1	状态位+命令位 0000 0101 0000	0011	1		状态位+命令位	0000 0101 0000 0011		1		状态位+命令位	0000 0111 0000 0011	
2		11	2			22		2			33	
3		126	3			16		3			15	
4		354	4			35		4			0	
5		18	5			36		5			0	
6		36	6			28		6			0	
7		17	7			19		7			0	
8		85	8			2		8			0	
9		357	9			11		9			0	
10		1	10			36		10			0	
11		126	11			189		11			0	
12		325	12			357		12			0	
13		11	13			19		13			0	
14		36	14			79		14			0	
15	块计数器1	34	15		1	快计数器2 39		15			块计数器3 o	
16		1	16			2		16			3	
17		0	17			0		17			0	
18		0	18			0		18			0	





### 4.5. AU3 IHR-3002-IOL 与 CC-Link IEF Basic 主站使用示例

#### 4.5.1. 通讯连接

通讯连接示意图,如下图所示:



#### 4.5.2. 硬件配置

#### 硬件配置如下表所示:

硬件	数量	备注
编程电脑	1 台	安装 GX Works2 软件
Q03UDV	1 台	CPU
		CC-Link IEF Basic 协议 IO-
AUCB 8A0B	1 台	Link 主站模块
AU3 IHR-3002-IOL	1 个	IO-Link 从站读写器
标签	若干	
通讯线	若干	





4.5.3. 新建工程

(1) 打开 GXWorks2, 新建工程,选择相应的 CPU 型号。

WELSOFT #91 GX WORKS2							
	转换/编译(C) 视图(V)	在线(O) 调试(B) 诊断(D)	) 工具(1) 窗口(W)	帮助(日)			
<u>386 0</u>	% b b	2 백 백 명 명 주 문 전		문화원민,	4.15.151日間に	Ŧ	
🛓 🗉 🔲 🗱 🖷 🔛 🐨 '	ia-   🕘   🚻	*		- 9 -			
导航 📍	×						
2							
° 13 13 16 3   41-							
					新建	2	×
					杀列(S):	QCPU(Q(원군t)	<u> </u>
					机型(17);	003UDV	
						14.000	
					工程类型(P):	结构化工程	•
							☑ 使用标签(L)
					程序语言(G):	ST	<b>.</b>
							70-1- 75-14
							· 确定 取消

(2) 将 CPU 与电脑连接通讯,把电脑与 L02CPU 连接的以太网口的网口驱动勾 选,设置好电脑的 IP 地址,本示例设置如下图所示:

		😰 网络连接		— 🗆 × 💡 新用户特惠, 超级
	15-4-		💡 以太网 屬性	× 在 网络连接 中接索 ク いた 素田 され
	状态	组织▼ 禁用此网络设备 诊断这个连接 重命名此连接 查看	网络 共享	Internet 协议版本 4 (TCP/IPv4) 屬性 ×
٩	F 服任 30 人内	WLAN swell102 以太网 未识别的网络	连接时使用:	常規
net	/061.11	MERCURY Wireless N Adapter Realtek Gaming C	掌 Realtek Gaming GbE Family Controlle	如果网络支持此功能,则可以获取自动指派的 IP 设置。否则,你需要从网 结系统管理员处获得适当的 IP 设置。
	➡ 显示可用网络 查看周围的连接选项。		此连接使用下列项目(0):	<ul> <li>○ 自动获得 IP 地址(O)</li> <li>● 使用下面均 IP 地址(S):</li> </ul>
	高级网络设置		<ul> <li>☑ _ 可靠多播协议     <li>☑ _ Internet 协议版本 4 (TCP/IPv4)     </li> </li></ul>	(3) IP 地址(1): 192.168.3.111
	更改這配職选项 查看网络适配器并更改连接设置。		<ul> <li>▲ Microsoft 网络适配器多路传送器协议</li> <li>☑ ▲ PROFINET IO protocol (DCP/LLDP/R!</li> <li>☑ ▲ Microsoft LLDP 协议驱动程序</li> <li>☑ ⊆ CIMATIC Lettrial Etherat (ICO)</li> </ul>	子冏ر通码(U): 255 . 255 . 255 . 0 默认网关(D):
	网络和共享中心 根据所连接到的网络,决定要共享的内容		<ul> <li>■ Internet 协议版本 6 (TCP/IPv6)</li> </ul>	自动获得 DNS 服务器地址(B)
Ĵ,	▲ 网络疑难解答 诊断并解决网络问题。		安装(N) 30版(U) 描述 传编控制协议/Internet 协议。该协议是默认	<ul> <li>(1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1)</li></ul>
	Windows 防火墙		于在不同的相互连接的网络上遵信。	□ 退出时验证设置(L)
	网络重置	4 个项目 遗中 1 个项目	8 <b>0</b> 5	<b>施</b> 定 取消





全国客服热线 400-900-8687

(3) 将电脑与 CPU 连接,如下图所示:



(4) 测试通讯:







#### 4.5.4. 参数设置

#### (1) 在导航窗口工程栏中双击 PLC 参数,并配置参数



#### (2) 配置 CC-Link IEF Basic 设置

Q参数设置	>	CC-Link IEF Basid配置	- 🗆 X
PLC名设置 PLC)	総統委  PLC文件设置  PLC RAS设置  引导文件设置  程序设置  SPC设置  軟元件设置   4.cm / 5年   4.cm / 54   5.cm / 54	É CC-Link IEF Basic配置(I) 编辑(E) 视题(V) 取消设置并关闭(N) 反映设置并关闭(R)	
ALCO DE MILIOCIAL	Biologia ATTRONAMEDICT	達接设备的自动检测 - 销售扫描设置	模块一流 ×
		总连接台数 1	CC-Link IEF Basic选择 搜索模块 (数 4 )
P地址设置	打开设置 「 在以太网歇置窗口中设置打开设置	▲ 台数 型号 10×/00×设置 组84. 保留站 12地址 子网描码 税	124 12 12 12 12 12 12 12 12 12 12 12 12 12
	输入格式 10速象牌 💌	■ 0 本法 ■ 0 本法 192.168.3.39 255.255.0 0	□ CC-Link IEF Basic设备(通用)
P將壯	FTP设置 192 168 3 39	💼 1 0C-Link IIF Besie连接设备 128 0000 0077 1 无设置 192.168.3.253 255.255.0 🗲	□ CC-Link IEF Basic设备(三菱电机
	81/078	主站IP地址	田 输入模块 用 输出模块
子网攬码类型	255 255 255 0		田 I/0組合模块
默认路由器P/f			<ul> <li>田 何服就大器(IIK-JE系列)</li> <li>田 何服放大器(IIELSERVO-J4系列)</li> </ul>
			E GOT2000Series
一番信款据代码设计			E Inverter (FR-E700-ME)
·	2		H Inverter (FR-F800 Series)
	反 使用CCJHV IFE Basic		g traton senser
ASCIIIIMEN	- Milder rest and		
□ frite Not ₹		本站	
	网络教室设置		
□ 禁止与MBLSC	2 副新设置	· 普号:	
□ 不响应网络。	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	2.结散14 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	
		CC-Link IB 7 Taxi off	
20 Marcine (20.0%) / 10	87 64 0000 0037 ↔ 7 - 64 0100 0137 80 - 22 0000 0017 ↔ 7 - 22 1000 1021	· 補资数	
AUTO 1012 1012	87v 32 0000 0017 ↔ 32 2000 2031		
AL AD CPU	善 労 満 在 阿 络 配置 役 置 中 編 定 从 2 。	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	×
	(有更改)		
見て展示打印			
The second second second		2	
в			





4.5.5. 数据监控

(1) 下载配置,下载完成后需将 CPU 重启,否则会通讯连接不成功

1 MELSOFT系列 GX Works2 (工程未设置) - [局部标签	设置 POU_01	[PRG] ]										
·····································	图(V) 在线(	D) 调试(B) 诊断(D) 工		I(W) 帮助(H)								
i 🗅 🖻 🖪 🌒 🔹 💽 🛃 📩 🖿 🖬	5 <b>10 01</b>   🕎	🖼 🖻 💌 🖉 🖉 🖉	8 88   🌇	19 🖉 💐 👰 🕅	🔍 🚽 🦗 💒 💒	1.2 =	<u>ka</u> ka 📮					
🔁 📰 🥅 🎬 🚟 🚟 🐨 🕐 🗥				- 0	9 -							
· 동문···································												
导航 # ×	日局部	标签设置 POU_01 [PR	K 🖬 POL	J_01 [PRG] 程序本	本 [ST]							
IE		*	标签	名	数据	类型			常里	教元	件 :	地址
📑 🗈 🗞 🕲 📲	1		在线数据操	影作								×
□ 🛃 参数	3	•		标路径								
	4	-	以太网	抵板通信通讨CPU机	蕈块连接							系统图像(G)
□ 🚯 网络参数	6	•	Trond									
- 😫 以太网 / CC IE / MELSECNET	7	*			~读取(U) (● )	Ξλ(W	) (按验()	0	C #(6)	D)		
	8	•					/					
	9		- 👔 CP	U模块 📑 智能	功能模块 执行	对象数据	的有无(无	/ 有	)			
🔄 智能功能模块	11	-	た縣				2					
	12	•	-				A2#(0)	THE RAN	stan			选项
由 🏦 全局标签	13	•		编辑中的数据	20 余以 + 村王 H	-(*)	主送(A)	- 駅:月王:	125(IN)			▼ 容量显示(Z)
由 🔚 程序设置	14	•		模址	块名/数据名		标题	对象	详细	更新时间	对象存储器设置	容量
白 🥙 程序部件	16	•	- 8	(工程未设置)			-				10 由于14 99 75-	
🖻 🎒 程序	17	•		·····································							程序存储查/软元	2496 今带
🖻 🚮 POU_01	18	-	-	PLC数据					1 I I I I I I I I I I I I I I I I I I I		程序存储器/软元	2400 - 11
一 司 程序本体	19	-		程序(程序文件	牛)				详细			
局部标签	21			MAIN			_			2024/12/17 08:43:54		2236 字节
- 🚰 FB/FUN	22	•		一般意想	毎夜日金/年差辺書			~		2024/12/17 09-42-52		1040 🚖 #
6日 结构体	23	*	1		2012日マ/7F大成旦 1経		1		4	2024/12/17 00:45.52		1040 - 11
局部软元件注释	24	•	-	COMMENT					详细	2024/12/17 08:43:53		
由 👼 软元件存储器	25			- 🖪 软元件存储器	052				详细			
👼 软元件初始值	27	-		- J MAIN				<b>v</b>		2024/12/17 08:43:54		
	28	-	PLCSA	、时清除自动分费的	7元件范围的软元件(	i .						
	29	*	-	必须i	设置(未设置 / E	设置)	必要时设	置(未设	置 / 己	设置)		
	31		写入1	留里 一		127126				可用空间 使用	月容里	
	32	•	_	6,772字节					_	114, 360	8,520字节 夏	新万鲸新的信息(R)
	33	*		1.00.00								
IE IE	34	-		功能(F)▲							现行	r(E) 天闭
He Hot	35	-		<b>.</b>		1	-	-	1	1	-	
	37	-									0	
连接目标	38	*		-					<	~	~~	
	39	•		操作 时钟词	设置 PLC用户	刘据	标题写入 P	LC存储器	格式化	PLC存储器清除 PL	C存储器整理 软件	安全密钥管
"	1											*1
: mu												
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·												

### 4.5.5.1. UID 工作模式

下载完成打开监视窗口,输入软元件 D1000,即可监视标签 UID,标签 UID 通讯成功就会自动读取,由于在 CCL 协议上使用,数据监控是以字为单位,所以标签的 UID 占 4 个字。

19 MELSOFT系列 GX Works2 (工程未设置) - [软元件//	缓冲存储器批量监视-2 (监视执行中)]	
··· 工程(P) 编辑(E) 搜索/替换(E) 转换/编译(C) 极	则图(V) 在线(O) 调试(B) 诊断(D) 工具(I) 窗口(W) 帮助(H)	
		0.000ms
		0.0001113
1 I I I I I I I I I I I I I I I I I I I		
导航 早 ×	🔚 🔂 局部标签设置 POU_01 [PRG] 🔄 POU_01 [PRG] 程序本体 [ST] 🔛 软元件/缓冲存储器批量监视-1 ( 🖓 软元件/缓冲存储器	批量监视 ×
Tie		
man and a set the		
	<ul> <li>○ 软元件名(M) [D1000</li> <li>▲ TC设定值浏览目标 测览图</li> </ul>	
日 🚱 参数	C 縦山左林男(m) 特性記録(1) マ (16計集) 特性(A) マ 10注集) マ	
白 🚯 网络参数	显示格式	
	当前值更改(G) 2 VV M 4 32 32 64 651 10 16 详细(G) 打开(L) 保存(G) 不显示注释 🗸	
- 🛱 CC-Link		
一個 远程口令	数元件 FEDCBA9876543210 ▲	
🕘 智能功能模块		
全局软元件注释		
由 🏫 全局标签		
□ 🚰 程序设置	D1004 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	
日 6 程序部件		
白色程序		
	D1009 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	
一 同即怀金		
一日 结构体		
局部软元件注释	D1015 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	
由 🙆 软元件存储器		
👼 软元件初始值		
	1009 0000000000000000000000000000000000	
	1020 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	
	p1025 1 1 0 0 1 0 1 0 1 1 1 0 1 1 1 0 -1358 标签UID	
「工程		
N Hofe		
<b>编</b> 连接目标		
»		



### 4.5.5.2. 自动读取数据

(1) 自动读取数据是通过配置 ISDU 参数,读取标签的前 29 个数据信息,在配置自动读取数据前,需先在输出区 D2000 设置标签单元块大小字节,如下图所示:

元件				- 教元件		
#=++++++++++++++++++++++++++++++++++++	2000	▼ 10沿会体测度用标	30(H) (D)	G 10 - 01 - 01 - 01 - 01 - 01 - 01 - 01		Salah
ACCIT-INTERNED			345205000	NATHAD DING	「LI版定值》》 ①日标	auso
《缓冲存储器图》	模块起始(1)	▼ (16进制) 地址(A)	▼ 10进制 ▼	○ 缓冲存储器(M) 模块起拍(U)	▼ (16进制) 地址(A)	- 10进
	界示格式			一层示格式		
				LEVING A		
目前值更改(G)	2 W M	· 26 26 25 HSL 10 16 详細日… 打开日… 保存日…		当前值更改(G) 2 W M 🔛	公 法 日 RSC □ 16 详细D… 打开D… 保存(S…) 「不!	显示注释
松云体	FFDCBA	987654324	•	10=0+ x x x x x x	878542910	
2000	0 0 0 0 0 0			D1000 0 0 0 0 0 0 0		
02001	000000			D1001 0 0 0 0 0 0	1000000000 · · · · · · · · · · · · · · ·	SU输入区显示
2002 7 2 4	000000	0 0 0 0 0 0 0 0 0 7 25 0	6	D1002 0 0 0 0 0 0 0	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	
2003	0000000			D1003 0 0 0 0 0 0 0	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	
02004	0000000	000001000 8	能查完成后查	D1004 0 0 0 0 0 0	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	
02005	000000	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0		D1005 0 0 0 0 0 0 0	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	
2006	0000000	0 0 0 0 0 0 0 0 0		D1006 0 0 0 0 0 0 0	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	
02007	000000	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0		D1007 0 0 0 0 0 0	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	
12006	000000	0000000000 配置块大小05		D1008 0 0 0 0 0 0 0	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	
2009	000000	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0		D1009 0 0 0 0 0 0 0	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	
02010	000000	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0		D1010 0 0 0 0 0 0 0	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	
2011	000000	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0		D1011 0 0 0 0 0 0	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	
2012	000000	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0		D1012 0 0 0 0 0 0	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	
02013	000000	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0		D1013 0 0 0 0 0 0	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	
02014	000000	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0		D1014 0 0 0 0 0 0	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	
2015	000000	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0		D1015 0 0 0 0 0 0	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	
02016	000000	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0		D1016 0 0 0 0 0 0	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	
2017	000000	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0		D1017 0 0 0 0 0 0	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	
2018	000000	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0		D1018 0 0 0 0 0 0	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	
02019	000000	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0		D1019 0 0 0 0 0 0	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	
2020	000000	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0		D1020 0 0 0 0 0 0 0	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	
2021	000000	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0		D1021 0 0 0 0 0 0	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	
02022	000000	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0		D1022 0 0 0 0 1 0	0 0 0 0 0 0 0 0 1024	
02023	000000	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0		D1023 0 0 0 1 0 0	0 1 1 1 0 0 0 0 0 2272	
2024	000000	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0		D1024 0 1 1 1 1 1	0 0 0 0 0 0 0 1 32257	
02025	000000	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0		D1025 1 1 0 0 1 0	0 1 1 1 0 1 1 1 0 -13586	
02026	000000	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0		D1026 1 0 1 1 1 0 1		
2027	000000	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0		D1027 0 0 0 0 0 0	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	
02028	000000	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0		D1028 0 0 0 0 0 0	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	
02029	000000	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0		D1029 0 0 0 0 0 0 0	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	
2030	000000	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0		D1030 000000	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	
2031	0000000	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0		D1031 0 0 0 0 0 0		

功能	功能说明	地址	具体地址	值
	选择 X01 端口配置	1word	D2000	1
	ISDU 主索引	1word	D2001	131
	ISDU 子索引	1word 低字节	D2002 低字节	0
端口 IO-Link	数据宽度	1word 高字节	D2002 高字节	1
参数设置	<b>参数设置</b> 写(置1有效)		D2003 低字节	1
	读(置1有效)	1word 高字节	/	0
	IO-Link 从站功能配置	32byte	D2004	8
	端口写或读成功后的状态		<b>D</b> 1000	
端口 IO-Link	(配置成功后显示为1)	1word D1000		I
参数状态	从站功能写或读后的功能状	2.21	Diooi	
	态	32byte	D1001	8





(2) 输入自动读取命令值,在状态位置1,就会读取到标签的数据信息。

局部标签设置	POU_01 [PRG] 🗑 POU_01 [PRG] 程序	本体 [ST] 🔛 软元件/缓冲存储器批量监视-1 (	软元件/缓冲	一局部标签设置	POU_01 [PRG]	POU_01 [PRG] 程序本体 [ST	] 副 软元件/缓冲存储器批量	L监视-1 ( 🔛 软5
- 软元件				一般带住				
• 软元件名创	D2000 •	TC设定值浏览目标	浏览(B)	• 軟元件名创	0 1005	▼TC设定值	E浏览目标	
○ 缓冲存储器回	) 模块起给(U)	▼ (16进制) 地址(A)	_ 10进制	○ 缓冲存储器创	模块起始(凹)	<b>•</b> (	16进制) 地址( <u>A</u> )	Ý
	- 显示格式				显示格式			
当前值更改(G)	2 W M 🕼 🎎 😫 😫 🛤 💵	16 详细O 打开Q) 保存(S) 不显示	主释	当前值更改(G)	2 ₩ M	います 132 133 164 ASC 10 16 洋	钿①… 打开①… 保存(S)…	不显示注释
软元件	F E D C B A 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0	·		软元件	FEDCB	A 9 8 7 6 5 4 3 2 1 0	•	
12000	0000000000000000000	1		D1006	00000	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	0	
12001		136		D1007	00000	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	0	
12002		250		D1008	0 0 0 0 0	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0		
12003		256		11009	00000	00000000000		
12005		- Ö		D1010	00000	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	0	
D2006	0000000000000000000	0		B1012	0 0 0 0 0	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	0	
12007	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	0		D1012	0 0 0 0 0	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	0	
12008	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	0		D1014	0 0 0 0 0	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	0	
02009	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	0		D1015	0 0 0 0 0	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	ō	
D2010	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	0		D1016	0 0 0 0 0	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	0	
II2011	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	0		D1017	0 0 0 0 0	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	0	
D2012	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	0		D1018	00000	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	0	
B2013	00000000000000000000	0		D1019	00000	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	0	
1/2/014	000000000000000000000000000000000000000	0		D1020	00000	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	0	
1/2015		开始读取		D1021	00000	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	0	
12016				D1022	00000	1 1 1 0 0 0 0 0 0 0 1	1793	
1/2017	0000000000000000000			D1023	0 0 0 0 0	11000011111	1651	
12010	000000000000000000000000000000000000000	- 白动法职会个信	r i	D1024	0 0 0 0 0	0100000011	515	
02020		日初陕政中之臣	1	01025	00000		1266	
12021				D1026			1800	
12022		257		D1027	00000		1096	
B2023	000000000000000000000000000000000000000	0		01020	0 0 0 0 0		6660	
B2024	0000000000000000000	0		01020			8228	
12025	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	0		01031	0 0 0 0 0		11785 法市田(石川(内)米/小川	8
12026	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	0		D1032	0 0 0 0 0		258 沃中人主引口马安人力	E C
B2027	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	0		D1033	0 0 0 0 0	1 1 0 0 0 0 0 0 1 1	1539	
12028	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	0		D1034	00011	0 1 0 0 0 0 1 1 0 1 0	6682	
12029	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	0		D1035	00010	1 1 0 0 0 0 1 0 1 1 0	5654	
12030	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	0		D1036	0 1 0 0 0	0100010001	16929	
II2031	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	0		D1037	00000	00000010111	23	
12032	0000000000000000000			D1038	00000	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	0 -	
				10 CC			19 - 19 - 19 - 19 - 19 - 19 - 19 - 19 -	

#### 4.5.5.3. 自动写入数据

(1) 自动写入数据是可以将 29 个数据写入标签中,在将数据写入前,需先在 ISDU 配置区设置标签单元块大小字节,如下图所示:

10 Manada 20 10	oofor fungi   m h	oo oo ferrol axaaaa fari   R sociatistessommere		- 软元件	TY SEAT IT BEER HER LEASTE			
● 軟元件名创 D20	000	▼ TC设定值浏览目标	浏览(B)	© 软元件名创 D1		▼ TC设定值浏览目标		浏览0
○ 缓冲存储器(20) = 目前值更改(G)	模块起始(D) -显示格式 2 👿 M 🔢 32	(16进制) 地址(A) [22] [54] RSC [10] 16 [详细(D   打开(D   保存(D   ]	110进制 显示注释	○ 缓冲存储器(M)	夏東起伯(10) 星示権式 2 ▼▼ ▲ 編 録 録 録 641	▼ (16进制) 地址(A) (SC 100 16   详细0 打开0	) 	<u>*</u> ] 10进8
10000         100000         100			8	bio0           bio1           bio2           bio2		$\begin{array}{c c c c c c c c c c c c c c c c c c c $	ẩ完成后在IDSU机	<b>}</b> 入区显示
功能	能	功能说明	月	:	地址	具体地	也址	셭
		选择 X01 端口	口配置	1	word	D200	00	1
		ISDU 主素	引	1	word	D200	01	13
		ISDU 子索	[3]	1wor	d 低字节	D2002 ft	〔余节	C
口 IO	)-Link	数据宽度	按据宽度 1word 高字节 D2002 高字 <sup>+</sup>		高字节	1		
参数词	<b>殳置</b>	写(置1有效)		1wor	d 低字节	D2003 任	、字节	1
		读(置1有	效)	1wor	d 高字节	/		C
		IO-Link 从站功	能配置	3	2byte	D200	04	8





	端口写或读成功后的状态	1word	D1000	1	
端口 IO-Link	(配置成功后显示为1)	i woru	Brooo	1	
参数状态	从站功能写或读后的功能状 态	32byte	D1001	8	

(2) 输入自动写入命令值,并将需要写入的数据写入到数据输出区,写入完成 后开启命令,数据将会被写入,如下图所示:



注:由于在 CCL 协议上地址是以字为单位排列,所以第 29 个数据和错误 位共同占用一个字,例如上面使用地址:D2037.0~D2037.7 为标签第 29 个数据, D2037.8~D2037.F 为标签错误位。



#### 4.5.5.4. 手动读取数据

自动读取数据仅可读取 29Byte 的数据,手动读取可通过增加块计数器的值 依次读取大于 29Byte 的数据,最多可以读取 2048Byte 的数据,根据参数设置 可以按顺序读取标签中超过 29Byte 的数据。

(1) 输入读取数据的命令值,并将需要读取数据长度根据高低字节写入相应位置,此时会在过程数据输入显示相应指令状态,示例读取低位 40 位数据如下所以:



(2) 根据过程数据状态位字节说明中过程数据输出字节排布,将 Bit0 置 1,表 示命令开始,此时过程数据输入,可以按顺序接收到标签中的数据。





(3) 当需要接收块计数 2 的值时,需在输出的块计数器位置+1 即可依此类推, 当接收数据到所设置的数据长度后,输入状态位的命令结束位会置 1,此时 表示数据接收完成,当块计数器超过 255 时,此时块计数器的值会重置为 0。





#### 4.5.5.5. 手动写入数据

自动写入数据仅可写入 29Byte 的数据,手动写入可通过增加块计数器的值 依次写入大于 29Byte 的数据,最多可以写入 2048Byte 的数据,根据参数设置 可以按顺序写入标签中超过 29Byte 的数据。

(1) 在过程数据输出中,设置写入数据命令码,根据实际需要写入高位或低位数据,填写地址以及数据长度后,在状态位置1,开启命令,本示例以地址从低字节0开始,将60个数据写入标签,如下图所示:



(2) 先将前 28 个数据写入,写入完成后将块计数器+1,表示将数据写入块计数器 1 中。







(3) 写入块计数器 2 的值,再将块计数器+1,表示将数据写入块计数器 2:



(4) 按照以上示例,先写入数据,再将块计数器+1,依次写入剩余数据,并且 在完成最后传输后,过程数据输入状态位会显示命令完成,此时所需要传 输的数据已经成功传输。



#### (5) 通过读取数据工作模式查看写入数据是否正确







### 4.6. AU3 IHR-3002-IOL 与 AU7 841H-IO-Link 使用示例

#### 4.6.1. 通讯连接

通讯连接示意图,如下图所示:



#### 4.6.2. 硬件配置

硬件配置如下表所示:

硬件	数量	备注
编程电脑	1 台	安装 TwinCAT3 软件
АU7 877-ЕСТ22-СОМ-Н	1 台	ECT 耦合器
AU7 841H-IO-Link	1 台	IO-Link 主站模块
AU3 IHR-3002-IOL	1 个	IO-Link 从站读写器
标签	若干	
通讯线	若干	





4.6.3. 安装耦合器 XML 文件

安装 XML 文件到 TwinCAT3 中,示例中默认文件夹为

"C:\TwinCAT\3.1\Config\Io\EtherCAT",如下图所示:

📕 I 📝 📙 🖛	EtherCAT				-	□ ×
文件 主页	共享 查看					^ <b>(</b> )
★ 复制 固定到快 复制 速访问	<ul> <li>○ 复制路径</li> <li>○ 粘贴快捷方式</li> <li>約</li> <li>前切</li> <li>剪切</li> <li>剪贴板</li> </ul>	移动到 复制到         X         一           组织         组织	● 新建 文件夹 新建 新建 新建 新建 新建 新建 の目 ◆ 合 を松坊问 ◆ 新建 の目 ◆ 合 を 松坊问 ◆ 新建 変目 ◆ 合 を 松坊戸 ◆ 新建 変目 ◆	<ul> <li>↓</li> <li>↓</li></ul>	<ul> <li>全部选择</li> <li>会部取消</li> <li>○ 反向选择</li> <li>选择</li> </ul>	
$\leftarrow$ $\rightarrow$ $\checkmark$ $\uparrow$	《 本地磁盘 (C:) 》 Tr	winCAT $\rightarrow$ 3.1 $\rightarrow$ Config $\rightarrow$ Io	> EtherCAT >	5 V	在 EtherCAT 中搜索	م
🕹 下载	* ^ 名称	^	修改日期	类型	大小	^
🔮 文档	* 🗸 💽 AU	17 877-ECT22-xxx-H-Adapters-V2	2.6 2024/12/11 17:17	Microsoft	Edge 1,741	КВ 🗸

#### 4.6.4. 配置主站参数

打开 IOSearchConfig 软件,点击 ♥ 图标,在弹出的配置信息框中,配置主站的信息,本示例 AU3 IHR-3002-IOL 连接主站的 X01 端口,根据读写器字节,选择 IL-32\_I/32\_O。配置完成后点击设置参数主站参数即可保存。

🙆 IO Se	arch Config			IOLink主站模块配	置								×
文件	工具 视图 帮助	b 🚺		通讯参数选择 🄇	2			3 连接					
	) 🖺 📻 🗙 🖉 🕻	0. 🛛 🗠	(2)	请选择通讯端口	COM3		~ 刷	£1 UN7	Ŧ				
工程		Р	基本信息 过程 名称	组态配置 ISDU	电态联击 ISUNR法								
				导入配置:				选择文件	Total	Input Byte 48	Output Byte 48	Input Offset	Output Offset
				4			7		Local	2	2	0	0
				总字节数 144	~ 5	出配置	重置参数 读取参数	设置参数	EVENT	10	4	2	2
				6 根据学	带添加				选中 🗌	-	-	-	-
-				Port	Тур	•	Device		Activate	Input Byte	Output Byte	Input Offset	Output Offset
雇性		ą		MasterPortX01	General	~	IL-32_I/32_0	Ý		32	32	16	16
				X01Ex tMod	ExtRod		None			/			1
				X01ExtMod	ExtMod	~	None			/	/		
1				X01ExtNod	ExtNod	$\sim$	None						1
				MasterPortX02	AUTO	~	None	~		/	/	/	/
				X02ExtMod	ExtMod	~	None	~		/	/	/	/
				X02ExtMod	ExtNod	~	None	~		/	/	/	/
				X02ExtMod	ExtNod	~	None	~		/		/	
信息輸出				MasterPortX03	41070	V	None	~					
	日期	时间	来源	X03ExtNod	ExtRod	~	None	· ·					
Info	2024-12-12	12:04:23	Main	X03ExtMod	ExtMod	~	None	~					
				X03Ex tNod	ExtNod	~	None	~					
<				WasterPartVOA	41670		¥						

注: IOSearchConfig 登录华茂欧特官网(www.wellauto.cn)→服务与支持 →资料下载,查找所需产品资料并进行下载。

		SearchConfig	搜索	
按资料关别筛选:	🗹 显示全部 🗌 样本/彩页 🗌 使用手册 🗌 产品	图纸 🗌 软件/驱动 📄 样例/应用 📄	证书下载	
按产品类别筛选:	☑ 显示全部 ○ 中型控制器 ○ 植外通用 ○ 相手 ○ RFID ○ 总线间略 ○ 总线汇流板 ○ 运动控	9通用 HMI&一体机 工业辅件 9日 (低压直流伺服 )总线变频器	<ul> <li>□ 冗余控制系统</li> <li>□ 三段式IO/产品</li> <li>□ 通信网关</li> <li>□ 工业交換机</li> <li>□ 无线</li> </ul>	)总线温控 🗌 相外IO-link 🗌 相内IO-link 透传 🗌 智慧物联
按总线协议筛选:	☑ 显示全部 □ IO-link □ EtherCAT □ Profin □ MECHATROlink-Ⅲ □ Modbus-TCP/IP & S7-TCP/I	et EtherNet/IP CC-link IE TSN P Modbus-RTU WellAUBUS	CC-link IEF Basic CC-link V1 CC-link V1	CC-link V2 Profibus-DP DeviceNet
文件名称		文件大小	上传时间	1) 下载文件
IOSearchConfig	-V2.4.1-20250220	11.70 M	B 2025-02-27 1	5:35:00 ① 点击下载





#### 4.6.5. 新建工程与组态

(1) 打开 TwinCAT3 软件, 创建一个新的项目工程, 如下图所示:

N	IodbusRTU	m <mark>ode</mark> - To	XaeShell								
文件(F)	编辑(E)	视图(V)	项目(P)	生成(B)	调	式(D)	TwinC	AT	TwinSAFE	PLC	
新	<b>∄</b> (N) <b>1</b>				•	智	项目(P).	.2	Ctrl+Shif	t+N	RT
打开	<b>₩</b> (O)				•	*5	文件(F).		Ctrl+N		T
⑥ 超	台页(E)								• 1 X		
新建项目										7	×
▶ 最近		排序依据	默认值	- #	Ξ			搜索(Ct	rl+E)		۵-
▲ 已安装			TwinCAT XAE Pro	ject (XML format)		Twi	nCAT Projects	类型:	TwinCAT Projects		
TwinCAT F TwinCAT F TcXaeShel	I Solution							Confi	guration		
打开 Vis	ual Studio 安装程序										
名称(N): 2	TwinCAT Pr	oject22									
位置(L):	C:\Users\w	ell_xx\Documents	\TcXaeShell		_	_	•	浏览(B			
解决方案名称(	M): TwinCAT Pr	oject22						<ul> <li>为解决</li> <li>添加率</li> </ul>	中方案创建目录(D) 则源代码管理(U)		
									3 确定	取消	í





(2) 把与电脑连接 AU7 877-ECT22-COM-H 及其扩展模块扫描到工程中,点击

I/O>Devices>Scan,如下图所示:

🦾 renyi - TcXaeShell				
文件(F) 编辑(E) 视图(V) 项目(P) 生成(B)	调	武(D) TwinCAT TwinSAF	E PLC 团队(	M) Scope 工具(T)
🖥 🖓 - 🕲 🖬 - 🖕 🖬 🖉 🕺 🖧 🗗 🗄	15	- 🤊 - Release -	TwinCAT RT (x64	) - ▶ 附加
🔋 Build 4024.25 (Loaded 🚽 🝦 🔝 🔯 🛃	きべ	🎯 🔪 🌠 🖌 renyi	•	<local></local>
解决方案资源管理器		<b>•</b> ₽ ×	对象浏览器 - 1	× ADS Symbol Watch
◎ ○ ☆ ☵ - ఀ - ☞ ≯ -			浏览: 我的解决	5案
搜索解决方案资源管理器(Ctrl+;)		- م	<搜索>	
<ul> <li>□ 解決方案"renyi"(1 个项目)</li> <li>□ renyi</li> <li>□ SYSTEM</li> <li>□ MOTION</li> <li>□ PLC</li> <li>□ SAFETY</li> <li>□ C++</li> </ul>			⑦ 无信息。	青尝试浏览其他组件集。
<sup>1</sup> Devices 1 右键				L
appings	*J	添加新项(W)	Ins	
	Ö	添加现有坝(G) Add New Folder	Shift+Alt+A	
		Export EAP Config File		
2	***	Scan		
	â	粘贴(P)	Ctrl+V	
1		Paste with Links		
<ul> <li>(3) 成功扫描上来的模块,如下</li> <li>▲ □ I/O</li> <li>▲ □ Devices</li> <li>▲ □ Device 5 (EtherCAT)</li> <li>▲ □ Image</li> <li>↓ Image</li> <li>↓ Image-Info</li> <li>▶ ○ SyncUnits</li> <li>▶ □ Inputs</li> <li>▶ □ Inputs</li> <li>▶ □ Inputs</li> <li>▶ □ InfoData</li> <li>▲ □ Box 1 (AU7 877-1)</li> <li>▶ □ ID</li> <li>▲ □ Module 1 (AU</li> </ul>	图用 ECT	所示: 22-COM-H)		
<ul> <li>Module 1 (AU</li> <li>Inputs</li> <li>Outputs</li> <li>WaState</li> </ul>	J7 84	41-10L4B-H:144Byte)		
Tappings				





(4) 根据字节添加读写器到连接主站的端口上,如下图所示:

Alternative and an an and an				
the and the	解决方案资源管理器 → 및 ×	MAIN renyi + × 对象浏览器 2		
Window       Window         <		General EtherCAT DC Process Data Slots Star	rtup CoE - Online Online	
i vanishing of the state o	「現実販売力量」(1 へ)面目)	Slot Modula	6 ModuleIdent	A Module
<ul> <li>We want the second of the sec</li></ul>	4 arenyi		0x00001344	AUT 523M-32DION-IOL with 32DION-I
<ul> <li>************************************</li></ul>	SYSTEM	=== X01 Device ExtMod		IO-Link Device General
<ul> <li>Determined to Modele</li> <li>Set Determined to Mode</li></ul>	PLC	X01 Device ExtMod		• IL-1_I/1_0
• We will a set of the set of	B SAFETY	- IO-Link MasterPort X02		• IL-4 I/4 O
<ul> <li>● The second of the second of</li></ul>	ANALYTICS			● IL-6_1/6_O
Contract EtherCAT DC Process Data Store Statused Contract EtherCAT DC Process Data Store S	▲ 🔀 I/O			• IL-8_1/8_0
I was the set of	<ul> <li>Bovices</li> <li>Device 5 (EtherCAT)</li> </ul>			● IL-24_I/24_O
ti besti termine	tmage ↓ Image	X03 Device ExtMod		• IL-32_I/32_O
Head and the second of the second o	SyncUnits			• IL-1_1 • IL-2_1
the function of the function	Inputs	IO-Link MasterPort X04		• IL-4_I
<pre>www.unit defended in Modules in the Exercise of Modules in the Exerci</pre>	b InfoData	X04 Device ExtMod		• IL-6_I
Hydal 同方法将配置 ISDU 配置及事件配置添加到相应位置。     Indule Indula Indule Indule Indule Indule Indule Indule Indule Indule Ind	Box 1 (AUEC 2A4B-BUS)			● IL-16_I
General EtherCAT DC Process Data Slots Startup CcE - Online Online Sector 2005 Device EstMod - 0.0 Link KasterPort X06 - 0.0 Link Kaste	并按相同方法将配置 ISD	J配置及事件配置浴	忝加到相应位置	I o
Several EtherCAT DC Process Data Status       Startup CCE - Online Online         Sist       Module       Module         Module       Module       Module         Sist       Module       Module         Sist       Module       Module         Sist       Module       Module         Module       Module       Module         Busi Extended 10 Modules       Modules         Busi Extended 10 Modules       Module         Busi Extended 10 Modules       Module         Busi Extended 10 Modules       Module				
Stot       Module       ModuleIdent       Module       Module       ModuleIdent         X05 Device ExtMod       IO-Link KVENT Config       EVENT Config       EVENT Config       EVENT Config         X05 Device ExtMod       X05 Device ExtMod       IO-Link KVENT Config       EVENT Config       EVENT Config         X05 Device ExtMod       IO-Link KVENT Config       ISOU Config       0x00001370       EVENT Config         X05 Device ExtMod       IO-Link KVENT Config       ISOU Config       0x00001370       EVENT Config         X05 Device ExtMod       IO-Link KVENT Config       0x00001370       EVENT Config       IN-Link KVENT Config         X05 Device ExtMod       IN-Link KVENT Config       ISOU Config       0x00001370       EVENT Config         X05 Device ExtMod       IN-Link KVENT Config       0x00001370       EVENT Config       IN-Link KVENT Config         X05 Device ExtMod       IN-Link KVENT Config       0x00001370       EVENT Config       0x00001370         Buil Extended IO Modules       Buil Extended IO Modules       Buil Extended IO Modules       IN-Link KVENT Config       IN-Link KVENT Config         Specific Extended IO Modules       Buil Extended IO Modules       IN-Link KVENT Config       IN-Link KVENT Config       IN-Link KVENT Config         Specific Extended IO Modules       IN-Link K	General EtherCAT DC Process Data Slots Star	up CoE - Online Online		
widdletter       moduletter       moduletter<	Slot Modula	ModuleIdent	A Madula	Modulaid Description
<ul> <li>Not burie EMMod</li> <li>Not Device E E EMMod</li> <li></li></ul>	Would Would	moducident		EVENT Config
□O-Link MatterPort X06         ■ X00 Device ExMod         ■ X00 Device Exmodel D Modules	= X05 Device ExtMod			AT Config 0x00001370 EVENT Config
x Device EMMod x Do Device EMMod x Dovice ChercAll x Dovice	IO-I ink MasterPort X06		- CVCI	theoring babboorbro Event coming
x x bevice EdMod x X bevice EdMod x X bevice EdMod x D bevice S (bterCAT) x D bevices x D bevice S (bterCAT) x D bevice S (b	W10 Entre ExtMod		×	
	= X06 Device ExtMod			
□0-Unk ISDU Config       ISDU Config       0x0000136f         □D-Unk EVENT Config       0x00001370         □Bust Extended IO Modules       0x0001370         □Bust Extended IO Modules	= X06 Device ExtMod			
Unit EVENT Config EVENT Config 0x00001370     Bust Extended 10 Modules     Bust Extended 10		0x0000136F		
<ul> <li>Bust Extended 10 Modules</li> <li>Bust Extended 10 Modules</li></ul>		0x00001370		
<ul> <li>Bus1 Extended IO Modules</li> <li>Interview I = Interview I</li></ul>	=== Bus1 Extended IO Modules			
<ul> <li>Bus1 Extended IO Modules</li> <li>a Bus1 Extended IO Modules</li> <li>b s1 Extended IO Modules</li> <li>a Bus1 Extended IO Modules</li> <li>b s1 Extended IO Modules</li> <li>c renyi - TcXaeShell</li> <li>c renyi - TcXaeShell</li> <li>c renyi - TeXaeShell</li> <li>c renyi - Release - Twint</li> <li>Build 4024.25 (Loaded Release - Twint</li> <li>k p renyi</li> <li>c renyi</li></ul>				
<ul> <li>Bus1 Extended IO Modules</li> <li>Bus1 Extended IO Modules</li></ul>	must Extended IO Modules			
<ul> <li>Bus1 Extended IO Modules</li> <li>Bus1 Extended IO Modules</li> <li>Bus1 Extended IO Modules</li> <li>Bus1 Extended IO Modules</li> <li>(a) 不如下图所示:</li> <li>(b) 添加完配置后刷新生效,如下图所示:</li> <li>(c) 不如下区XaeShell</li> <li>(c) 不如下面一個一個一個一個一個一個一個一個一個一個一個一個一個一個一個一個一個一個一個</li></ul>	Bus1 Extended IO Modules			
■Bus1 Extended 10 Modules         ■Bus1 Extended 10 Modules         Bus1 Extended 10 Modules         Bus1 Extended 10 Modules         5) 添加完配置后刷新生效,如下图所示:         Image: State of the state of t	Bus1 Extended IO Modules			
Bust Extended 10 Modules Bust Extended 10 Modules 5) 添加完配置后刷新生效,如下图所示:	Bus1 Extended IO Modules			
=Busi Extended ID Modules 5) 添加完配置后刷新生效,如下图所示: 20 renyi - TcXaeShell 文件E 编辑E 视图(V) 项目(P) 生成(B) 调试(D) TwinCAT TwinSAFE 0 - 0 1 1 - 1 - 1 - 1 - 1 - 1 - 1 - 1 -	Bus1 Extended IO Modules			
5) 添加完配置后刷新生效,如下图所示: envi-TcXaeShell 文件E 编辑E 视图(V) 项目(P) 生成(B) 调试(D) TwinCAT TwinSAFE G - O 2 - 2 2 - Release - Twind Build 4024.25 (Loaded	million Bus1 Extended IO Modules			
5) 添加完配置后刷新生效,如下图所示: <pre> image: renyi - TcXaeShell  image: renyi - TcX</pre>				
irenyi - TcXaeShell 文件(E) 编辑(E) 视图(V) 项目(P) 生成(B) 调试(D) TwinCAT TwinSAFE I G - O 1 1 - 1 - 1 - 1 - 1 - 1 - 1 - 1 - 1	5) 添加完配置后刷新生药	效,如下图所示:		
文件(E) 編輯(E) 视图(V) 项目(P) 生成(B) 调试(D) TwinCAT TwinSAFE I G - O 1 2 - 1 - 1 - 1 - 1 - 1 - 1 - 1 - 1 - 1	🚰 renyi - TcXaeShell			
G - O 間 - 1 - 2 単 単 よ ロ ク - C - Release - Twin Build 4024.25 (Loaded	文件(E) 编辑(E) 视图(⊻)	项目(P) 生成(B)	凋试( <u>D</u> ) TwinCA	T TwinSAFE I
Build 4024.25 (Loaded	0 - ०   🔁 - 눱 - 🖄	🗎 📲   🗶 🗗 🔬   1	ウ - ペ -   Rele	ease + Twin
解决方案资源管理器	Build 4024.25 (Loaded +	- H 🖪 【 🕗	< 🙆 🔯 🌠 🔏	renyi
<ul> <li>✓ I/O</li> <li>✓ Devices</li> <li>✓ Device 5 (EtherCAT)</li> <li>✓ Image</li> </ul>	解决方案资源管理器			• <sup>¶</sup> × MA
<ul> <li>✓ <sup>™</sup> Devices</li> <li>✓ Evice 5 (EtherCAT)</li> <li><sup>™</sup> Image</li> </ul>	▲ 🔄 I/O			
▲				
*■ Image	<ul> <li>Device 5 (EtherCAT)</li> </ul>			

Device 5 (EtherCAT)
 Image
 Image-Info
 SyncUnits
 Inputs
 Outputs
 Outputs
 InfoData
 Image InfoData
 Inputs
 Outputs
 Module 1 (IL-32\_I/32\_O)
 Inputs
 Module 25 (ISDU Config)
 ISDU Info
 ISDU Info
 ISDU Config
 Module 26 (EVENT Config)
 WcState
 InfoData
 Mappings





4.6.6. 数据监控

### 4.6.6.1. UID 工作模式

设备连接成功,会自动读取标签中的 UID 信息。

文化の         単規の         生成の         単成の         生成の         単成の         生成の         単成の         生成の         単成の         生成の         単成の         モスの         サビー         モスの         サビー         単成の         モスの         サビー         モスの         サビー         エスの         サビー         エスの         サビー         エスの         サビー         エスの         サビー         エスの         サビー         エスの         エスの <thエスの< th=""> <thエスの< th=""> <thエスの< th=""></thエスの<></thエスの<></thエスの<>	renyi - TcXaeShell							
Nume         Nume <th< th=""><th>文件(F) 编辑(E) 视图(V) 项目(P) 生成(B) 调试(D) TwinCAT TwinSAFE</th><th>E PLC 团队(M) Sco</th><th>pe 工具(T) 窗口(</th><th>W) 帮助(H)</th><th></th><th></th><th></th><th></th></th<>	文件(F) 编辑(E) 视图(V) 项目(P) 生成(B) 调试(D) TwinCAT TwinSAFE	E PLC 团队(M) Sco	pe 工具(T) 窗口(	W) 帮助(H)				
Build 42243 Eladed • 1 * * * * * * * * * * * * * * * * * *	0-0 12・12-12日 🔐 🐰 市 白 🤊 - C - Release 🔹	TwinCAT RT (x64) +	► PRIJD		- 10 1	ws_Range		- 🗊 🖋 🗊 🛎 📽 🕲 - 🚬 🖓 🖓 🖕 🖏 🍇 .
NADA SEGNET         Nome         10         Order         Size         Adda         Inform           Image: State and Sta	Build 4024.25 (Loaded 🗸 🛫 🏦 🌉 🜌 🧟 🖉 🎯 🍡 🌾 renyi	<ul> <li>✓ <local></local></li> </ul>	8					
Name         Dollariest         Dollariest <th></th> <th>1</th> <th>100.0</th> <th></th> <th></th> <th></th> <th></th> <th></th>		1	100.0					
Name	解决方案资源管理者 ▼ ¥ X	renyi 🕫 X XXXXXXX	ADS Symbol	watch		1	_	
The Add Transformed Tra		Name [X]	Online	Type	Size	>Add	In/Out	Linked to
Image: remyInt          Image: rem	搜索解決方案资源管理器(Ctrl+;) ・	2.IOL	00 00 00 00 00 0	IOL_2C11	144.0	41.0	Input	1
Image: service       Image	😡 解决方案"renyi"(1 个项目)	Data In 0	0	USINT	1.0	41.0	Input	
Sortester State     Sortester     Sortester State     Sortester     Sortester State     Sortester     Sortester State     Sortester     Sortester State     Sor	🔺 🚮 renyi	Data In 1	0	USINI	1.0	42.0	Input	
Monitorian States States Analytics Analytic	SYSTEM	Data In 2	0	USINT	1.0	43.0	Input	
		Data in 3	0	USINT	1.0	44.0	Input	
Image: Info	CALETY	Data in 4	0	USINT	1.0	45.0	input	
		Data in 5	0	USINT	1.0	40.0	Input	
Contract S (Ether CAT)     Contrat S (Ether CAT)     Contrat S (Ether CAT)     Contrat S (Ether	ANALYTICS	Data In 7	0	LICINIT	1.0	47.0	Input	IO Link主社大体給) 今共
	4 🔽 I/O	Data In 7	0	LICINIT	1.0	40.0	Input	10-11111111111111111111111111111111111
• No Device S (Childre CAT)         • Mage generation         • Source Minis         • Mage generation         • Source Minis         • Source	A B Devices	Data In 0	0	LICINIT	1.0	49.0	Input	
Image       Image       Image       Image         Image       Image       Image       Image       Image         Image       Image       Image       Image       Image       Image         Image       Image       Image       Image       Image       Image       Image         Image <t< td=""><td><ul> <li>Device 5 (EtherCAT)</li> </ul></td><td>Data in 10</td><td>0</td><td>LICINIT</td><td>1.0</td><td>51.0</td><td>Input</td><td></td></t<>	<ul> <li>Device 5 (EtherCAT)</li> </ul>	Data in 10	0	LICINIT	1.0	51.0	Input	
**       Image define       **       0       USINT       1.0       5.0       input         **       Data in 12       0       USINT       1.0       5.0       input         **       Outputs       0       USINT       1.0       5.0       input         **       InfoData       0       USINT       1.0       5.0       input         **       InfoData       0       USINT       1.0       5.0       input         **       InfoData       1.0       0       USINT       1.0       5.0       input         **       InfoData       1.0       1.0       USINT       1.0       5.0       input         **       InfoData       1.0       USINT       1.0       5.0       input         **       InfoData       1.0       USINT       1.0       5.0       input         **       InfoData       **       0       USINT       1.0       6.00       input         **       Usta in 12       1.2       1.6       USINT       1.0       6.00       input         **       Usta in 1.2       2.1       1.6       USINT       1.0       6.00       input	image Image	Data In 11	0	LISINT	1.0	52.0	Input	
* SynChrist       South in 12       South in 12       South in 14       O       USINT       1.0       South in 14       South in 14       O       USINT       1.0       South in 15       O       USINT       1.0       South in 15       O       USINT       1.0       South in 15       O       USINT       1.0       South in 14       O       USINT       1.0       South in 14       O       USINT       1.0       South in 15	image-Into	P Data In 12	0	LISINT	1.0	53.0	Input	
Collipsids     Collipsid	b SyncUnits	Data In 13	0	USINT	1.0	54.0	Input	
● InfoData         ● Info	Outputs	Data In 14	0	USINT	1.0	55.0	Input	
Control (AUV 877-ECT22-COM-H)     Control (AUV 877-ECT22-COM-H)     Control (AUV 847-ECT22-COM-H)     Control (AUV 841-H0148-H11448yre)      Control (AUV 841-H0148-H11488yre)      Control (AUV 841-H0148-H11488yre)      Control (AUV 841-H11488yre)      Control (AUV 841-H1148yre)      Control (AUV 841-H11488yre)      Control (AUV 841-H11488	InfoData	Z Data In 15	0	USINT	1.0	56.0	Input	
Comparison	<ul> <li>Box 1 (AU7 877-ECT22-COM-H)</li> </ul>	Data In 16	0	USINT	1.0	57.0	Input	状态位
	DI 🛄 🤤	Data In 17	4	USINT	1.0	58.0	Input	
	<ul> <li>Module 1 (AU7 841-IOL4B-H:144Byte)</li> </ul>	🔊 Data In 18	224	USINT	1.0	59.0	Input	
	<ul> <li>Inputs</li> </ul>	🕶 Data In 19	8	USINT	1.0	60.0	Input	
P ● Output		🕫 Data In 20	1	USINT	1.0	61.0	Input	
		🔁 Data In 21	126	USINT	1.0	62.0	Input	
・●●● Tate In 23         ・● 20 tate In 23         ・● 20 tate In 24         ・●●● Tate In 23         ・●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●●	Vestate	🕶 Data In 22	238	USINT	1.0	63.0	Input	标签UID
第 Mappings       1 Data In 24       165       USINT       1.0       65.0       Input         1 Data In 25       187       USINT       1.0       65.0       Input         1 Data In 24       167       USINT       1.0       67.0       Input         1 Data In 25       0       USINT       1.0       67.0       Input         1 Data In 27       0       USINT       1.0       68.0       Input         1 Data In 28       0       USINT       1.0       67.0       Input         1 Data In 28       0       USINT       1.0       67.0       Input         1 Data In 28       0       USINT       1.0       67.0       Input         1 Data In 28       0       USINT       1.0       70.0       Input         1 Data In 31       0       USINT       1.0       73.0       Input         1 Data In 32       0       USINT       1.0       74.0       Input         1 Data In 33       0       USINT       1.0       75.0       Input         1 Data In 32       0       USINT       1.0       75.0       Input         1 Data In 35       0       USINT       1.0       75.0	👂 🛄 InfoData	🕶 Data In 23	202	USINT	1.0	64.0	Input	
● Data In 25       187       USINT       1.0       6.0.       input         ● Data In 26       0       USINT       1.0       6.0.       input         ● Data In 27       0       USINT       1.0       6.0.       input         ● Data In 28       0       USINT       1.0       6.0.       input         ● Data In 28       0       USINT       1.0       6.0.       input         ● Data In 28       0       USINT       1.0       6.0.       input         ● Data In 29       0       USINT       1.0       6.0.       input         ● Data In 30       0       USINT       1.0       7.0.0       input         ● Data In 31       0       USINT       1.0       7.0.0       input         ● Data In 32       0       USINT       1.0       7.0.0       input         ● Data In 33       0       USINT       1.0       7.0.0       input         ● Data In 33       0       USINT       1.0       7.0.0       input         ● Data In 33       0       USINT       1.0       7.0.0       input         ● Data In 35       0       USINT       1.0       7.0.0       input	Mappings	🔁 Data In 24	165	USINT	1.0	65.0	Input	
第 Data In 26     0     USINT     1.0     67.0     Input       第 Data In 27     0     USINT     1.0     68.0     Input       第 Data In 28     0     USINT     1.0     67.0     Input       10 Data In 28     0     USINT     1.0     67.0     Input       10 Data In 28     0     USINT     1.0     67.0     Input       10 Data In 28     0     USINT     1.0     70.0     Input       10 Data In 31     0     USINT     1.0     73.0     Input       10 Data In 33     0     USINT     1.0     75.0     Input       10 Data In 35     0     USINT     1.0     75.0     Input       10 Data In 35     0     USINT     1.0     75.0     Input       10 Data In 35     0     USINT     1.0     75.0     Input       10 Data In 35     0     USINT     1.0     75.0     Input       10 Data In 35     0     USINT     1.0     75.0     Input       10 Data In 36     0     USINT     1.0     75.0     Input       10 Data In 36     0     USINT     1.0     75.0     Input       10 Data In 36     0     USINT     1.0     75		🕫 Data In 25	187	USINT	1.0	66.0	Input	
第 Data In 27     0     USINT     1.0     68.0     Input       10 Data In 28     0     USINT     1.0     69.0     Input       10 Data In 29     0     USINT     1.0     70.0     Input       10 Data In 30     0     USINT     1.0     70.0     Input       10 Data In 30     0     USINT     1.0     70.0     Input       10 Data In 31     0     USINT     1.0     73.0     Input       10 Data In 32     0     USINT     1.0     74.0     Input       10 Data In 33     0     USINT     1.0     75.0     Input       10 Data In 33     0     USINT     1.0     76.0     Input       10 Data In 33     0     USINT     1.0     76.0     Input       10 Data In 36     0     USINT     1.0     76.0     Input       10 Data In 36     0     USINT     1.0     76.0     Input       10 Data In 37     0     USINT     1.0     76.0     Input       10 Data In 36     0     USINT     1.0     76.0     Input		🕫 Data In 26	0	USINT	1.0	67.0	Input	
● Data In 28     0     USINT     1.0     69.0     input       ● Data In 29     0     USINT     1.0     70.0     input       ● Data In 30     0     USINT     1.0     71.0     input       ● Data In 31     0     USINT     1.0     72.0     input       ● Data In 31     0     USINT     1.0     72.0     input       ● Data In 31     0     USINT     1.0     72.0     input       ● Data In 33     0     USINT     1.0     74.0     input       ● Data In 33     0     USINT     1.0     75.0     input       ● Data In 35     0     USINT     1.0     75.0     input       ● Data In 35     0     USINT     1.0     75.0     input       ● Data In 35     0     USINT     1.0     75.0     input       ● Data In 35     0     USINT     1.0     75.0     input       ● Data In 35     0     USINT     1.0     75.0     input		🔁 Data In 27	0	USINT	1.0	68.0	Input	
第 Data In 29     0     USINT     1.0     70.0     Input       10 Data In 30     0     USINT     1.0     71.0     Input       10 Data In 31     0     USINT     1.0     72.0     Input       11 Data In 32     0     USINT     1.0     73.0     Input       12 Data In 33     0     USINT     1.0     73.0     Input       12 Data In 33     0     USINT     1.0     75.0     Input       12 Data In 33     0     USINT     1.0     75.0     Input       10 Data In 33     0     USINT     1.0     75.0     Input       12 Data In 35     0     USINT     1.0     75.0     Input       12 Data In 36     0     USINT     1.0     75.0     Input       12 Data In 36     0     USINT     1.0     75.0     Input       12 Data In 36     0     USINT     1.0     75.0     Input       12 Data In 37     0     USINT     1.0     75.0     Input       12 Data In 36     0     USINT     1.0     75.0     Input		🔁 Data In 28	0	USINT	1.0	69.0	Input	
報 Data In 30     0     USINT     1.0     71.0     Input       10     Data In 32     0     USINT     1.0     72.0     Input       10     Data In 32     0     USINT     1.0     74.0     Input       10     Data In 32     0     USINT     1.0     74.0     Input       10     Data In 33     0     USINT     1.0     74.0     Input       10     Data In 33     0     USINT     1.0     75.0     Input       10     Data In 35     0     USINT     1.0     76.0     Input       10     Data In 36     0     USINT     1.0     76.0     Input       10     Data In 37     0     USINT     1.0     76.0     Input		📌 Data In 29	0	USINT	1.0	70.0	Input	
第 Data In 31     0     USINT     1.0     7.2.0     Input       第 Data In 32     0     USINT     1.0     7.3.0     Input       10 Data In 32     0     USINT     1.0     7.4.0     Input       10 Data In 33     0     USINT     1.0     7.6.0     Input       10 Data In 33     0     USINT     1.0     7.6.0     Input       10 Data In 35     0     USINT     1.0     7.6.0     Input       10 Data In 36     0     USINT     1.0     7.6.0     Input       10 Data In 37     0     USINT     1.0     7.6.0     Input		🔁 Data In 30	0	USINT	1.0	71.0	Input	
第 Data In 32     0     USINT     1.0     73.0     Input       10 Data In 33     0     USINT     1.0     75.0     Input       11 Data In 33     0     USINT     1.0     75.0     Input       11 Data In 33     0     USINT     1.0     75.0     Input       11 Data In 35     0     USINT     1.0     75.0     Input       12 Data In 35     0     USINT     1.0     75.0     Input       12 Data In 36     0     USINT     1.0     75.0     Input		🕶 Data In 31	0	USINT	1.0	72.0	Input	
第 Data In 33     0     USINT     1.0     74.0     Input       10 Data In 34     0     USINT     1.0     75.0     Input       10 Data In 35     0     USINT     1.0     75.0     Input       10 Data In 35     0     USINT     1.0     76.0     Input       10 Data In 35     0     USINT     1.0     77.0     Input       10 Data In 37     0     USINT     1.0     77.0     Input		🔁 Data In 32	0	USINT	1.0	73.0	Input	
第 Data In 34     0     USINT     1.0     75.0     Input       第 Data In 35     0     USINT     1.0     76.0     Input       ● Data In 35     0     USINT     1.0     76.0     Input       ● Data In 35     0     USINT     1.0     77.0     Input       ● Data In 37     0     USINT     1.0     78.0     Input		📌 Data In 33	0	USINT	1.0	74.0	Input	
報 Data In 35         0         USINT         1.0         76.0         Input           第 Data In 36         0         USINT         1.0         77.0         Input           解決方面的書籍書         分的規模         Data In 37         0         USINT         1.0         78.0         Input		📌 Data In 34	0	USINT	1.0	75.0	Input	
知 Data In 36         0         USINT         1.0         77.0         Input           解決方案協調管理器         资资初回         10         USINT         1.0         78.0         Input		🕶 Data In 35	0	USINT	1.0	76.0	Input	
解決方案资源管理器 教授視測 📌 Data In 37 0 USINT 1.0 78.0 Input		🕫 Data In 36	0	USINT	1.0	77.0	Input	
	解決方案资源管理語 资源视图	📌 Data In 37	0	USINT	1.0	78.0	Input	





#### 4.6.6.2. 自动读取数据

(1) 自动读取标签数据前,需在上位机 IOSearchConfig 软件,根据标签大小, 设置标签单元块大小字节,配置成功会在消息界面中显示,如下图所示:

IOLink主站模块面	2章
通讯参数选择	
请选择通讯端口	coms
组态配置 ISDV	
Fort	MasterPortX01 V 4 建按块与窑场口亏
Index	131 33 3 家引
SubIndex	◎
Data Len	1
Data Format	○ Hex ● Dec 6数据格式
Read Data	Read
Write Data	8 Write <b>7</b> 写入
-Message Box-	8参数写入成功
20241212 14:43	:03: Write ISDU sucessfully!

(2) 在 TwinCAT 的 Output Data Out 16 地址处,输入自动读取数据命令值 0x01, 并将状态位置 1,开启自动读取命令,如下图所示:

- O 🎦 - 🔄 🗃 🔐 🐰 🗇 台 汐 - ペ - 🛛 Release	<ul> <li>TwinCAT RT (x64)</li> </ul>	- > Pttto		- 2	ws_Range	-	🖓 🔑 🐺 🏛 🝇 🎯 🖻 - 🖕	QQQ4; \$\$\$.	· 🖸 🖉	
ild 4024.25 (Loaded 🗸 🚛 🔝 🔝 🗾 🞜 🌾 🐻 👰 🍡 🌾	nyi • <l< th=""><th>ocal&gt; • 🛫</th><th></th><th></th><th></th><th>·  ∃ ▶ = ∃ </th><th>: ? : # 〇   白白谷  !</th><th>55.</th><th></th><th></th></l<>	ocal> • 🛫				·  ∃ ▶ = ∃	: ? : # 〇   白白谷  !	55.		
· 索资源管理器	우 × renyi ᆃ × 対象	刘芸麟								
0 Gi 🛱 -   To - Ø   🖋 🗕	Name	[X] Online	Туре	Size	>Add	In/Out Linked to	ADS Symbol Watch			
刷决方案资源管理器(Ctrl+;)	.P - € 10L	00 00 00 00 00 0.	. IOL 6E07	144.0	39.0	Outp	Symbol	Value	Type	-
解决方案"renyi"(1 个项目)	Data Out 0	0	USINT	1.0	39.0	Outp	IOL.Data In 13	0	USINT	
renyi	Data Out 1	0	USINT	1.0	40.0	Outp	IOL.Data In 14	0	USINT	
SYSTEM	Data Out 2	0	USINT	1.0	41.0	Outp	IQL Data In 15	0	USINT	
MOTION	Data Out 3	0	USINT	1.0	42.0	Outp	IQL Data In 16	1	USINT	
PLC	Data Out 4	0	USINT	1.0	43.0	Outp	IOL Data la 17	7	LICINT	
SAFETY	Data Out 5	0	USINT	1.0	44.0	Outp	IOL Data In 17	65	LICINIT	
See C++	Data Out 6	0	USINT	1.0	45.0	Outp	IOLD I I IO	65	USINT	
ANALYTICS	Data Out 7	0	USINT	1.0	46.0	Outp	IOLData In 19	60	USINT	
10 Paulcer	Data Out 8	0	USINT	1.0	47.0	Outp	IOLData in 20	67	USINT	
4 Provide 5 (EtherCAT)	Data Out 9	O-Link 主站木休ttb	USINT	1.0	48.0	Outp	IOL.Data In 21	68	USINT	
Image	Data Out 10	CHINE TREAMAND	USINT	1.0	49.0	Outp	IOL.Data In 22	69	USINT	
Image-Info	Data Out 11	0	USINT	1.0	50.0	Outp	IOL.Data In 23	70	USINT	
SyncUnits	Data Out 12	0	USINT	1.0	51.0	Outp	IOL.Data In 24	71	USINT	
👂 🛄 Inputs	Data Out 13	0	USINT	1.0	52.0	Outp	IOL.Data In 25	72	USINT	
Outputs	Data Out 14	0	USINT	1.0	53.0	Outp	IOL.Data In 26	73	USINT	
InfoData	Data Out 15	0	USINT	1.0	54.0	Outp	IOL.Data In 27	80	USINT	
<ul> <li>Box 1 (AU7 877-ECT22-COM-H)</li> </ul>	Data Out 16	1 1 自动读取命令	USINT	1.0	55.0	Outp	IOLData In 28	81	USINT	
ID	Data Out 17	2 (1)命令开启	USINT	1.0	56.0	Outp	IOL.Data In 29	82	USINT	
<ul> <li>Module 1 (AU/ 841-IOL48-H:1448yte)</li> </ul>	Data Out 18	0	USINT	1.0	57.0	Outp	IOL Data In 30	83	USINT	
A inputs	Data Out 19	0	USINT	1.0	58.0	Outp	IOL Data In 31	84	USINT	
A Dutautr	Data Out 20	0	USINT	1.0	59.0	Outp	IOL Data In 32	85	LISINT	
	Data Out 21	0	USINT	1.0	60.0	Outp	IOL Data in 32	05	UCINT	
P WcState	Data Out 22	0	USINT	1.0	61.0	Outp	IOLData in 55	80	USINI	
InfoData	Data Out 23	0	USINT	1.0	62.0	Outp	IOLData In 34	87	USINI	
at Mappings	Data Out 24	0	USINT	1.0	63.0	Outp	IOLData In 35	88	USINT	
	Data Out 25	0	USINT	1.0	64.0	Outp	IOL.Data In 36	89	USINT	
	Data Out 26	0	USINT	1.0	65.0	Outp	IOL.Data In 37	96	USINT	
	Data Out 27	0	USINT	1.0	66.0	Outp	IOL.Data In 38	97	USINT	
	Data Out 28	0	USINT	1.0	67.0	Outp	IOL.Data In 39	98	USINT	
	Data Out 29	0	USINT	1.0	68.0	Outp	IOL.Data In 40	65 标签数据信息	USINT	
	Data Out 30	0	USINT	1.0	69.0	Outp	IOL.Data In 41	66	USINT	
	Data Out 31	0	USINT	1.0	70.0	Outp	IOL.Data In 42	67	USINT	
	Data Out 32	0	USINT	1.0	71.0	Outp	IOL.Data In 43	68	USINT	
	Data Out 22	0	USINT	1.0	72.0	Outo	IOL Data In 44	86	USINT	
	Data Out 34	0	LISINT	10	73.0	Outo	IOL Data In 45	86	USINT	
	Data Out 25	0	LISINT	1.0	74.0	Outo	IOL Data In 46	86	USINT	
	Data Out 55	~	LICINT	1.0	75.0	Oute			UCINIT	





#### 4.6.6.3. 自动写入数据

(1) 设置数据块大小,根据标签大小字节需在上位机 IOSearchConfig 软件,设置标 签单元块大小字节,配置成功会在消息界面中显示,如下图所示:

IOLink主站模块翻	X
通讯参数选择 请选择通讯端口 组态配置 ISDU	com3
Port	MasterPortX01 v 2 连接读写器端口号
Index	131 3 家引
SubIndex	<u>• 4子索引</u>
Data Len	1 <b>3</b> 数据长度
Data Format	○ Hex ● Dec 6 数据格式
Read Data	Read
Write Data	8 Write <b>7</b> 写入
Message Box 20241212 14:43	<mark>8 参数写入成功</mark> :03: Write ISDU sucessfully!

(2) 填写自动写入数据工作模式命令值,并将需要写入的数据填入,若写入数 据成功会在输入中显示,若错误位无报错则写入数据成功。

方案资源管理器		renyi 📲 🗙 对象浏览	26								
o 🕼 🗄 - To - # 🖋 🗕		Name	[X] Online	Туре	Size	>Add	In/Out Linked to	ADC Combol Watch			
解决方案资源管理器(Ctrl+;)	ρ.	Data Out 5	0	USINT	1.0	44.0	Outp	ADS Symbol Watch	Value	T	
《中方案"renvi"(1 个项目)		Data Out 6	0	USINT	1.0	45.0	Outp	IOLData In 13	0 Value	USINT	Je.
renvi		Data Out 7	0	USINT	1.0	46.0	Outp	IOL Data In 14	0	LISINT	
SYSTEM		Data Out 8	0	USINT	1.0	47.0	Outp	IOL Data la 15	0	LICINT	
MOTION		Data Out 9	0	USINT	1.0	48.0	Outp	IOL Data In 15	3	LICINT	
PLC .		Data Out 10	0	USINT	1.0	49.0	Outp	IOLData In To	2	USINT	
30 SAFETY		Data Out 11	0	USINT	1.0	50.0	Outp	IOLData In 17	/	USINI	
Rea C++		Data Out 12	0	USINT	1.0	51.0	Outp	IOLData In 18	12	USINT	
ANALYTICS		Data Out 13	0	USINT	1.0	52.0	Outp	IOLData In 19	13	USINT	
		Data Out 14	0	USINT	1.0	53.0	Outp	IOL.Data In 20	14	USINT	
Devices		Data Out 15	0	USINT	1.0	54.0	Outp	IOL.Data In 21	25	USINT	
Image		Data Out 16	1 ②自动写)	命令值USINT	1.0	55.0	Outp	IOLData In 22	69	USINT	
image-Info		Data Out 17	3 🕦 命令开妓	台 USINT	1.0	56.0	Outp	IOL.Data In 23	32	USINT	
SyncUnits		Data Out 18	12	USINT	1.0	57.0	Outp	IOLData In 24	39	USINT	
Inputs		Data Out 19	13	USINT	1.0	58.0	Outp	IOL.Data In 25	35	USINT	
Outputs		Data Out 20	14	USINT	1.0	59.0	Outp	IOLData In 26	36	USINT	
👂 🔚 InfoData		Data Out 21	25	USINT	1.0	60.0	Outp	IOL.Data In 27	78	USINT	
<ul> <li>Box 1 (AU7 877-ECT22-COM-H)</li> </ul>		Data Out 22	69	USINT	1.0	61.0	Outp	IOLData In 28	1	USINT	
ID		Data Out 23	32	USINT	1.0	62.0	Outp	IOL Data In 29	2	USINT	
Module 1 (AU7 841-IOL4B-H:144Byte)		Data Out 24	39	USINT	1.0	63.0	Outp	IOL Data In 30	3	USINT	
A Inputs		Data Out 25	35	USINT	1.0	64.0	Outp	IOI Data In 31	4	LISINT	
A Dutoutr		Data Out 26	36	USINT	1.0	65.0	Outp	IOL Data In 32	5	LISINT	
		Data Out 27	78 (2)	USINT	1.0	66.0	Outp	IOL Data la 22	6	LICINT	
WcState		Data Out 28	1 3 150	USINT	1.0	67.0	Outp	IOL Data In 33	7	LICINT	
InfoData		Data Out 29	2	USINT	1.0	68.0	Outp	IOL Data In 34	01	UCINIT	
at Mappings		Data Out 30	3	USINT	1.0	69.0	Outp	IOLData In 55	31	USINI	
		Data Out 31	4	USINT	1.0	70.0	Outp	IOLData In 30	32	USINI	
		Data Out 32	5	USINT	1.0	71.0	Outp	IOLData In 37	。 写入成功	USINI	
		Data Out 33	6	USINT	1.0	72.0	Outp	IOLData In 38	25	USINI	
		Data Out 34	7	USINT	1.0	73.0	Outp	IOL.Data In 39	2	USINT	
		Data Out 35	91	USINT	1.0	74.0	Outp	IOL.Data In 40	55	USINT	
		Data Out 36	32	USINT	1.0	75.0	Outp	IOL.Data In 41	3	USINT	
		Data Out 37	65	USINT	1.0	76.0	Outp	IOLData In 42	6	USINT	
		Data Out 38	25	USINT	1.0	77.0	Outp	IOL.Data In 43	146	USINT	
		Data Out 39	2	USINT	1.0	78.0	Outp	IOLData In 44	0	USINT	
		Data Out 40	55	USINT	1.0	79.0	Outp	IOL.Data In 45	0	USINT	
		Data Out 41	3	USINT	1.0	80.0	Outp	IOL.Data In 46	0	USINT	
		Data Out 42	6	USINT	1.0	81.0	Outp	IOL.Data In 47	0	USINT	
方案资源管理器 资源规则		Data Out 43	146	USINT	1.0	82.0	Outp				





(3) 可通过自动读取指令查看写入数据是否正确。

解决力蒸览器百埋命	• # ×	renyi 4 X XIXED	133.68										
0 0 A 🔠 - 10 - 8 🖋 🗕		Name	[X]	Online	Туре	Size	>Add	In/Out Linked to	ADS Symbol Watch				- <b>-</b> - <b>-</b> -
搜索解决方案资源管理器(Ctrl+;)	. a	Data Out 14		0	USINT	1.0	53.0	Outp	Sumbal	Malue		Tunna	
a 解决方案 renvi"(1 个项目)		Data Out 15		0	USINT	1.0	54.0	Outp	IQL Data In 13	0	USINT	type	
4 Jerenvi	白动法即合个店	Data Out 16		1	USINT	1.0	55.0	Outp	IOI Data la 14	0	LICINT		
SYSTEM	日初陕政地之间	Data Out 17			USINT				IOL Data In 14	0	LICINT		
MOTION		Data Out 18		12	USINT	1.0	57.0	Outp	IOLD I I IC		UCINIT		_
PLC		Data Out 19		13	USINT	1.0	58.0	Outp	IOLData In 10		USINI		
SAFETY SAFETY		Data Out 20		14	USINT	1.0	59.0	Outp	IOL.Data In 17		USINI		
6 C++		Data Out 21		25	USINT	1.0	60.0	Outp	IOLData In 18	12	USINT		
ANALYTICS		Data Out 22		69	USINT	1.0	61.0	Outp	IOL.Data In 19	13	USINT		
▲ <u></u> 1/0		Data Out 23		32	USINT	1.0	62.0	Outp	IOLData In 20	14	USINT		
Devices		Data Out 24		39	USINT	1.0	63.0	Outp	IOL.Data In 21	25	USINT		
Im Device 5 (EtherCAT)		Data Out 25		35	USINT	1.0	64.0	Outp	IOL.Data In 22	69	USINT		
image-Info		Data Out 26		36	USINT	1.0	65.0	Outp	IOL.Data In 23	32	USINT		
P 2 SyncUnits		Data Out 27		78	USINT	1.0	66.0	Outp	IOL.Data In 24	39	USINT		
Inputs		Data Out 28		1	USINT	1.0	67.0	Outp	IOL.Data In 25	35	USINT		
Outputs		Data Out 29		2	USINT	1.0	68.0	Outp	IOL.Data In 26	36	USINT		
InfoData		Data Out 30		3	USINT	1.0	69.0	Outp	IOL.Data In 27	78	USINT		
<ul> <li>Box 1 (AU7 877-ECT22-COM-H)</li> </ul>		Data Out 31		4	USINT	1.0	70.0	Outp	IOLData In 28	1	USINT		
Þ 🤐 ID		Data Out 32		5	USINT	1.0	71.0	Outp	IOLData In 29	2	USINT		
Module 1 (AU7 841-IOL48-H:14 Module 1 (AU7 841-IOL48-H:14	(4Byte)	Data Out 33		6	USINT	1.0	72.0	Outp	IOI Data In 30	3	USINT		
Inputs		Data Out 34		7	USINT	1.0	73.0	Outp	IOI Data In 31	4	USINT		
A Detextr		Data Out 35		91	USINT	1.0	74.0	Outp	IOL Data lo 22	5	LICINT		
		Data Out 36		32	USINT	1.0	75.0	Outp	IOL Data In 32		LICIAIT		
WcState		Data Out 37		65	USINT	1.0	76.0	Outp	IOLData In 55	0	USINT		
Þ 🔚 InfoData		Data Out 38		25	USINT	1.0	77.0	Outp	IOLData In 34		USINT		
and Mappings		Data Out 39		2	USINT	1.0	78.0	Outp	IOLData in 35	读取到的数据	USINT		
		Data Out 40		55	USINT	1.0	79.0	Outp	IOL.Data In 36	32	USINT		
		Data Out 41		3	USINT	1.0	80.0	Outp	IOL.Data In 37	65	USINT		
		Data Out 42		6	USINT	1.0	81.0	Outp	IOL.Data In 38	25	USINT		
		Data Out 43		146	USINT	1.0	82.0	Outp	IOL.Data In 39	2	USINT		
		Data Out 44		0	USINT	1.0	83.0	Outo	IOL.Data In 40	55	USINT		
		Data Out 45		0	USINT	1.0	84.0	Outp	IOL.Data In 41	3	USINT		
		Data Out 46		0	USINT	1.0	85.0	Outp	IOL.Data In 42	6	USINT		
		Data Out 47		0	USINT	1.0	86.0	Outp	IOL.Data In 43	146	USINT		
		Data Out 48		0	USINT	1.0	87.0	Outo	IOLData In 44	0	USINT		
## **WELLAUTO<sup>®</sup>**



#### 4.6.6.4. 手动读取数据

自动读取数据仅可读取 29Byte 的数据,手动读取可通过增加块计数器的值 依次读取大于 29Byte 的数据,最多可以读取 2048Byte 的数据,根据参数设置 可以按顺序读取标签中超过 29Byte 的数据。

(1) 输入读取数据的命令值,并将需要读取数据长度根据高低字节写入相应位置,此时会在过程数据输入显示相应指令状态,示例读取低位 40 位数据如下所以:

解决方案资源管理器 • 및 >	( renyi a × 对象)	10.6									
000 0 0 0 · 0 · 0 / / -	Name	[X]	Online	Туре	Size	>Add	In/Out Linke	ADS Symbol Watch			. * 1
搜索解决方案资源管理器(Ctrl+:)	- Data Out 11		0	USINT	1.0	50.0	Outp	Symbol	Value	Type	
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	Data Out 12		0	USINT	1.0	51.0	Outp	IOL.Data In 9	0	USINT	
4 renvi	Data Out 13		0	USINT	1.0	52.0	Outp	IOL.Data In 10	0	USINT	
SYSTEM	Data Out 14		0	USINT	1.0	53.0	Outp	IOL.Data In 11	0	USINT	
MOTION .	Data Out 15		0	USINT	1.0	54.0	Outp	IOL.Data In 12	0	USINT	
III PLC	Data Out 16		3	USINT	1.0	55.0	Outp	IOL.Data In 13	0	USINT	
AFETY SAFETY	Data Out 17		0	USINT	1.0	56.0	Outp	IOL.Data In 14	0	USINT	
C++	Data Out 18		0	USINT	1.0	57.0	Outp	IOL.Data In 15	0	USINT	
ANALYTICS	Data Out 19		0	USINT	1.0	58.0	Outp	IOL.Data In 16	3	USINT	
4 <sup>en</sup> Devices	Data Out 20	局位数据地址	L O	USINT	1.0	59.0	Outp	IOL.Data In 17	4	USINT	
▲ ■ Device 5 (EtherCAT)	Data Out 21	低位数据地址		USINT	1.0	60.0	Outp	IOL.Data In 18	0	USINT	
📲 Image	Data Out 22	高位字节长周	0 9	USINT	1.0	61.0	Outp	IOL,Data In 19	0	USINT	
🛟 Image-Info	Data Out 23	低位字节长周	£ 40	USINT	1.0	62.0	Outp	IOLData In 20	0	USINT	
👂 🥏 SyncUnits	Data Out 24		0	USINT	1.0	63.0	Outp	IOL Data In 21	0	USINT	
Inputs	Data Out 25		0	USINT	1.0	64.0	Outp	IOI Data In 22	0	LISINT	
Gutputs	Data Out 26		0	USINT	1.0	65.0	Outp	IOL Data In 23	0	USINT	
Prov 1 (AUZ 977-ECT22-COM-LD	Data Out 27		0	USINI	1.0	66.0	Outp	IOI Data In 24	0	LISINT	
	Data Out 28		0	USINI	1.0	67.0	Outp	IOL Data In 25	0	LISINT	
Module 1 (AU7 841-IOL48-H:1448vte)	Data Out 29		0	USINT	1.0	68.0	Outp	IOL Data In 25	0	LICINIT	
🖌 🛄 Inputs	Data Out 30		0	USINT	1.0	69.0	Outp	IOLData In 20	0	LICINT	
Þ 🟓 IOL	Data Out 31		0	USINT	1.0	70.0	Outp	IOL Data In 29	0	LICINT	
4 📜 Outputs	Data Out 32		0	USINT	1.0	71.0	Outp	IOLData In 20	0	LICINT	
D DL	Data Out 35		0	USINT	1.0	72.0	Outp	IOLData In 29	0	USINT	
P WcState	Data Out 34		0	USINT	1.0	74.0	Outp	IOLData In 30	0	USINI	
2* Mannings	E Data Out 35		0	LISINT	1.0	75.0	Outo	IOLData In ST	0	USINT	
. mappings	E Data Out 30		0	LISINT	1.0	76.0	Outo	IOLData In 32	0	USINI	
	Er Data Out 38		0	LISINT	1.0	77.0	Outo	IOL.Data In 33	0	USINI	
	Data Out 39		0	USINT	1.0	78.0	Outp	IOL.Data In 34	0	USINI	
	Data Out 40		0	USINT	1.0	79.0	Outo	IOLData In 35	0	USINI	
	Data Out 41		0	USINT	1.0	80.0	Outo	IOL.Data In 3b	0	USINI	
	Data Out 42		0	USINT	1.0	81.0	Outp	IOL.Data In 37	0	USINT	
	Data Out 43		0	USINT	1.0	82.0	Outp	IOL.Data In 38	0	USINT	
	Data Out 44		0	USINT	1.0	83.0	Outp	IOL.Data In 39	0	USINT	
	Data Out 45		0	USINT	1.0	84.0	Outp	IOL.Data In 40	0	USINT	
	Data Out 46		0	USINT	1.0	85.0	Outp	IOL.Data In 41	0	USINT	
	Data Out 47		0	USINT	1.0	86.0	Outp	IOL.Data In 42	0	USINT	

(2) 根据过程数据状态位字节说明中过程数据输出字节排布,将 Bit0 置 1,表 示命令开始,此时过程数据输入,可以按顺序接收到标签中的数据。

「「「「「」」「」」「」」「」」「」」「」」「」」「」」」「」」」」」」」」	< renyi ≠ × 对象浏流器										
000 to - 0 - 0 / -	Name [X]	Online	Туре	Size	>Add	In/Out Link	ADS Symbol Watch				• 🗆 ×
操索幅决方室资源管理器(Ctrl+:)	- Data Out 11	0	USINT	1.0	50.0	Outp	Symbol	Value	DEALT	Туре	-
	Data Out 12	0	USINT	1.0	51.0	Outp	IOLData In 15	0	USINT		
A remain	Data Out 13	0	USINT	1.0	52.0	Outp	IOLData In To	3	USINT		
P SYSTEM	Data Out 14	0	USINT	1.0	53.0	Outp	IOLData In 17	5	USINT		
MOTION	Data Out 15	0	USINT	1.0	54.0	Outp	IOLData In 18	15	USINT		
III PLC	Data Out 16	3	USINT	1.0	55.0	Outp	IOLData In 19	6	USINT		_
BAFETY 置1表示读取命令开	Data Out 17	1	USINT	1.0	56.0	Outp	IOLData In 20	3	USINT		_
Sea C++	Data Out 18	0	USINT	1.0	57.0	Outp	IOLData In 21	2	USINT		_
ANALYTICS	Data Out 19	0	USINT	1.0	58.0	Outp	IOLData In 22	6	USINT		_
▲ I/O	Data Out 20	0	USINT	1.0	59.0	Outp	IOLData In 23	5	USINT		_
A The Devices	Data Out 21	0	USINT	1.0	60.0	Outp	IOLData In 24	8	USINT		_
Device 5 (EtherCAT)	Data Out 22	0	USINT	1.0	61.0	Outp	IOLData In 25	7	USINT		_
a image	Data Out 23	40	USINT	1.0	62.0	Outp	IOLData In 26	9	USINT		
SyncUnits	Data Out 24	0	USINT	1.0	63.0	Outp	IOLData In 27	3	USINT		
Inputs	Data Out 25	0	USINT	1.0	64.0	Outp	IOLData In 28	6	USINT		
Dutputs	Data Out 26	0	USINT	1.0	65.0	Outp	IOLData In 29	5	USINT		
InfoData	Data Out 27	0	USINT	1.0	66.0	Outp	IOLData In 30	4	USINT		
<ul> <li>Box 1 (AU7 877-ECT22-COM-H)</li> </ul>	Data Out 28	0	USINT	1.0	67.0	Outp	IOLData In 31	26	USINT		
Þ 🤐 ID	Data Out 29	0	USINT	1.0	68.0	Outp	IOI Data In 32	36	LISINT		
Module 1 (AU7 841-IOL48-H:144Byte)	Data Out 30	0	USINT	1.0	69.0	Outp	IOL Data In 33	32	LISINT		
inputs	Data Out 31	0	USINT	1.0	70.0	Outp	IOL Data In 24	9	LISINT		
4 Dutoutr	Data Out 32	0	USINT	1.0	71.0	Outp	IOL Data in 34	16	UCINIT		
P P IOL	Data Out 33	0	USINT	1.0	72.0	Outp	IOLData In 35	40	UCINIT		
WcState	Data Out 34	0	USINT	1.0	73.0	Outp	IOLData In So	2	USINT		
🕨 🛄 InfoData	Data Out 35	0	USINT	1.0	74.0	Outp	IOLData In 37	1	USINT		
and Mappings	Data Out 36	0	USINT	1.0	75.0	Outp	IOLData In 38	接收到的粉桿	USINT		
	Data Out 37	0	USINT	1.0	76.0	Outp	IOLData In 39	6 1844850138008	USINT		
	Data Out 38	0	USINT	1.0	77.0	Outp	IOLData In 40	26	USINT		
	Data Out 39	0	USINT	1.0	78.0	Outp	IOLData In 41	26	USINT		
	Data Out 40	0	USINT	1.0	79.0	Outp	IOLData In 42	22	USINT		
	Data Out 41	0	USINT	1.0	80.0	Outp	IOLData In 43	22	USINT		
	Data Out 42	0	USINT	1.0	81.0	Outp	IOLData In 44	33	USINT		
	Data Out 43	0	USINT	1.0	82.0	Outp	IOLData In 45	66	USINT		
	Data Out 44	0	USINT	1.0	83.0	Outp	IOLData In 46	(1)块计数器1	USINT		
	Data Out 45	0	USINT	1.0	84.0	Outp	IOLData In 47	0	USINT		
	Data Out 46	0	USINT	1.0	85.0	Outp	IOLData In 48	0	USINT		
	Data Out 47	0	USINT	1.0	86.0	Outp	IOLData In 49	0	USINT		-
	Data Out 48	0	USINT	1.0	87.0	Outp	4		1		

# **WELLAUTO<sup>®</sup>**



(3) 当需要接收块计数2的值时,需在输出的块计数器位置+1即可依此类推, 当接收数据到所设置的数据长度后,输入状态位的命令结束位会置1,此时 表示数据接收完成,当块计数器超过255时,此时块计数器的值会重置为0。

解決方室资源管理器		renyi ≄ X 🕅 😂	協調								
0048-0-0 / -		Name	[X]	Online	Type	Size	>Add	In/Out Lin	nke ADS Symbol Watch		
搜索解决方案资源管理器(Ctrl+:)	۵.	Data Out 11		0	USINT	1.0	50.0	Outp	Symbol	Value	LICINT
		Data Out 12		0	USINT	1.0	51.0	Outp	IOLData In 15	0	USINT
A renvi		Data Out 13		0	USINT	1.0	52.0	Outp	IOLData In 16		USINT
SYSTEM		Data Out 14		0	USINT	1.0	53.0	Outp	IOL.Data In 17	一日マカル	USINT
MOTION		Data Out 15		0	USINT	1.0	54.0	Outp	IOL.Data In 18	23	USINT
PLC		Data Out 16		3	USINT	1.0	55.0	Outp	IOL.Data In 19	232	USINT
(D) SAFETY		Data Out 17		1	USINT	1.0	56.0	Outp	IOL.Data In 20	23	USINT
😡 C++		Data Out 18		0	USINT	1.0	57.0	Outp	IOL.Data In 21	23	USINT
ANALYTICS		Data Out 19		0	USINT	1.0	58.0	Outp	IOL.Data In 22	23	USINT
4 🖾 I/O		Data Out 20		0	USINT	1.0	59.0	Outp	IOL.Data In 23	23	USINT
<ul> <li>B Devices</li> </ul>		Data Out 21		0	USINT	1.0	60.0	Outp	IOL.Data In 24	23	USINT
Device 5 (EtherCAT)		Data Out 22		0	USINT	1.0	61.0	Outp	IOL.Data In 25	23	USINT
1 Image		Data Out 23		40	USINT	1.0	62.0	Outp	IOL.Data In 26	23	USINT
Synclinits		Data Out 24		0	USINT	1.0	63.0	Outp	IOL.Data In 27 块数据2的值	23	USINT
Inputs		Data Out 25		0	USINT	1.0	64.0	Outp	IOL.Data In 28	23	USINT
Outputs		Data Out 26		0	USINT	1.0	65.0	Outp	IOLData in 29	23	USINT
👂 🔚 InfoData		Data Out 27		0	USINT	1.0	66.0	Outp	IOL Data In 30	0	USINT
Box 1 (AU7 877-ECT22-COM-H)		Data Out 28		0	USINT	1.0	67.0	Outp	IOL Data In 31	0	USINT
Þ 🖸 ID		Data Out 29		0	USINT	1.0	68.0	Outp	IOI Data In 32	0	LISINT
Module 1 (AU7 841-IOL4B-H:144Byte)		Data Out 30		0	USINT	1.0	69.0	Outp	IOI Data la 22	0	LICINT
		Data Out 31		0	USINT	1.0	70.0	Outp	IOL Data In 33	0	LICINIT
A Dutaute		Data Out 32		0	USINT	1.0	71.0	Outp		0	UGINT
		Data Out 33		0	USINT	1.0	72.0	Outp	IOLData In 35	0	USINT
WcState		Data Out 34		0	USINT	1.0	73.0	Outp	IOLData In 36	0	USINT
InfoData		Data Out 35		0	USINT	1.0	74.0	Outp	IOLData In 37	U	USINT
Carter Mappings		Data Out 36		0	USINT	1.0	75.0	Outp	IOL.Data In 38	0	USINT
		Data Out 37		0	USINT	1.0	76.0	Outp	IOL.Data In 39	0	USINT
		Data Out 38		0	USINT	1.0	77.0	Outp	IOL.Data In 40	0	USINT
		Data Out 39		0	USINT	1.0	78.0	Outp	IOL.Data In 41	0	USINT
		Data Out 40		0	USINT	1.0	79.0	Outp	IOL.Data In 42	0	USINT
		Data Out 41		0	USINT	1.0	80.0	Outp	IOL.Data In 43	0	USINT
		Data Out 42		0	USINT	1.0	81.0	Outp	IOL.Data In 44	0	USINT
		Data Out 43		0	USINT	1.0	82.0	Outp	IOL.Data In 45	0	USINT
		Data Out 44		0	USINT	1.0	83.0	Outp	IOL.Data In 46	2 块计数2	USINT
		Data Out 45	块计数器	+10	USINT	1.0	84.0	Outp	IOL.Data In 47	0	USINT
		Data Out 46		1	USINT	1.0	85.0	Outp	IOL.Data In 48	0	USINT
		Data Out 47		0	USINT	1.0	86.0	Outp	IOL.Data In 49	0	USINT
		Data Out 48		0	USINT	1.0	87.0	Outp	4		

## **WELLAUTO<sup>®</sup>**



#### 4.6.6.5. 手动写入数据

自动写入数据仅可写入 29Byte 的数据,手动写入可通过增加块计数器的值 依次写入大于 29Byte 的数据,最多可以写入 2048Byte 的数据,根据参数设置 可以按顺序写入标签中超过 29Byte 的数据。

(1) 在过程数据输出中,设置写入数据命令码,根据实际需要写入高位或低位数据,填写地址以及数据长度,本示例以地址从低字节5开始,将50个数据写入标签,如下图所示:

解决方案资源管理器		renyi 中 🗙 対象	浏范器								
○ ○ ☆ ☆ - 'o - # ≯ -		Name	[X]	Online	Туре	Size	>Add	In/Out	Link ADS Symbol Watch		
搜索解决方案资源管理器(Ctrl+;)	.م	Data Out 1	4	0	USINT	1.0	53.0	Outp	Symbol	Value	
		Data Out 1	5	0	USINT	1.0	54.0	Outp	IOL.Data In 13	0	
		Data Out 1	5	4 写入数据命令	USINT	1.0	55.0	Outp	IOL.Data In 14	0	
SYSTEM		Data Out 1	7	0	USINT	1.0	56.0	Outp	IOL.Data In 15	0	
MOTION		Data Out 1	В	0	USINT	1.0	57.0	Outp	IOL.Data In 16	4 按此石川地人	
PLC .		Data Out 1	2	0	USINT	1.0	58.0	Outp	IOL.Data In 17	4 按权利日文	
3 SAFETY		Data Out 2	0高位数据地	the o The state of	USINT	1.0	59.0	Outp	IOL.Data In 18	0	
6 C++		Data Out 2	1低位数据地		USINT	1.0	60.0	Outp	IOL.Data In 19	0	
ANALYTICS		Data Out 2	2高位数据长	度 0 ///////////////////////////////////	USINT	1.0	61.0	Outp	IOL.Data In 20	0	
		Data Out 2	3低位数据长	度 50	USINT	1.0	62.0	Outp	IOL.Data In 21	0	
A Device 5 (Ether(AT)		Data Out 24	4	0	USINT	1.0	63.0	Outp	IOL.Data In 22	0	
Image		Data Out 2	5	<u></u> <u></u> <u></u> <u></u> <u></u> <u></u> <u></u> <u></u> <u></u> <u></u>	USINT	1.0	64.0	Outp	IOL.Data In 23	0	
Image-Info		Data Out 2	5	AUST-ST (SO T SOUL	USINT	1.0	65.0	Outp	IOL.Data In 24	0	
SyncUnits		Data Out 2	7	0	USINT	1.0	66.0	Outp	IOL.Data In 25	0	
Inputs		Data Out 2	В	0	USINT	1.0	67.0	Outp	IOL.Data In 26	0	
Outputs		Data Out 2	9	0	USINT	1.0	68.0	Outp	IOL.Data In 27	0	
P InfoData		Data Out 3	D	0	USINT	1.0	69.0	Outp	IOL.Data In 28	0	
BOX T (AU7 877-EC122-COM-H)		Data Out 3	1	0	USINT	1.0	70.0	Outp	IOLData In 29	0	
Module 1 (AU7 841-IOL4B-H:144Byte)		Data Out 3	2	0	USINT	1.0	71.0	Outp	IOL Data In 30	0	
A 🔁 Inputs		Data Out 3	3	0	USINT	1.0	72.0	Outp	IQL Data In 31	0	
Þ 🔁 IOL		Data Out 3	4	0	USINT	1.0	73.0	Outp	IOL Data In 32	0	
🔺 🛄 Outputs		Data Out 3	5	0	USINT	1.0	74.0	Outp	IOL Data In 22	0	
▶ ■ IOI		Data Out 3	5	0	USINT	1.0	75.0	Outp	IOLIData In 55	0	

(2) 设置输出状态位,"命令开始",待输入状态位显示命令开始确认,可开始将需要写入标签的数据写入到中。

解决方案资源管理器		renyi 🔍 🗙 🕅 🍪	机范畴									
0048.0.0.0.		Name	[X] C	Inline	Туре	Size	>Add	In/Out Lin	k ADS Symbol Watch			
搜索解决方案资源管理器(Ctrl+;)	ρ-	Data Out 14	0		USINT	1.0	53.0	Outp	Symbol	Value	Туре	-
- (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1)		Data Out 15	0		USINT	1.0	54.0	Outp	IOLData In 13	0	USINT	
		Data Out 16	4		USINT	1.0	55.0	Outp	IOLData In 14	0	USINT	
SVSTEM		Data Out 17	1		USINT	1.0	56.0	Outp	IOLData In 15	0	USINT	
MOTION		Data Out 18	0	命令开启	USINT	1.0	57.0	Outp	IOLData In 16	4	USINT	
PLC		Data Out 19	0		USINT	1.0	58.0	Outp	IOLData In 17	5	USINT	
SAFETY		Data Out 20	0		USINT	1.0	59.0	Outp	IOLData In 18	0	USINT	_
G C++		Data Out 21	5		USINT	1.0	60.0	Outp	IOLData In 19	0	USINT	
ANALYTICS		Data Out 22	0		USINT	1.0	61.0	Outp	IOLData In 20	0	USINT	
		Data Out 23	5	D	USINT	1.0	62.0	Outp	IOLData In 21	0	USINT	
<ul> <li>Devices</li> <li>Devices 5 (EtherCAT)</li> </ul>		Data Out 24	0		USINT	1.0	63.0	Outp	IOLData In 22	0	USINT	
t Image		Data Out 25	0		USINT	1.0	64.0	Outp	IOLData In 23	0	USINT	_
Image-Info		Data Out 26	0		USINT	1.0	65.0	Outp	IOL.Data In 24	0	USINT	





(3) 先将前 28 个数据写入,写入完成后将块计数器+1,表示将数据写入块计数器 1 中。

解决方案资源管理器 ▼ 🕂 ×	renyi + × 对象浏览器										
0 0 A # - 10 - 0 / -	Name [X]	[X] Online	Туре	Size	>Add	In/Out Lin	ADS Symbol Watch 👻				
指索解決方室密測管理器(Ctrl+:)	Data Out 11	0	USINT	1.0	50.0	Outp	Symbol	Value	Туре	-	
	Data Out 12	0	USINT	1.0	51.0	Outp	IOLData In 13	0	USINT		
	Data Out 13	0	USINT	1.0	52.0	Outp	IOL.Data In 14	0	USINT		
P SYSTEM	Data Out 14	0	USINT	1.0	53.0	Outp	IOLData In 15	0	USINT		
MOTION	Data Out 15	0	USINT	1.0	54.0	Outp	IOL.Data In 16	4	USINT		
PLC .	Data Out 16	4	USINT	1.0	55.0	Outp	IOLData In 17	5	USINT		
5AFETY	Data Out 17	1	USINT	1.0	56.0	Outp	IOLData In 18	12	USINT		
C++	Data Out 18	12	USINT	1.0	57.0	Outp	IOLData In 19	25	USINT		
ANALYTICS	Data Out 19	25	USINT	1.0	58.0	Outp	IOLData In 20	36	USINT	_	
A 🔤 1/0	Data Out 20	36	USINT	1.0	59.0	Outp	IOLData In 21	28	USINT		
The Devices	Data Out 21	28	USINT	1.0	60.0	Outp	IOLData In 22	14	USINT		
Image	Data Out 22	14	USINT	1.0	61.0	Outp	IOL Data In 23	16	USINT		
Image Info	Data Out 23	16	USINT	1.0	62.0	Outp	IOL Data In 24	17	USINT		
SyncUnits	Data Out 24	17	USINT	1.0	63.0	Outp	IOL Data In 25	18	USINT		
Inputs	Data Out 25	18	USINT	1.0	64.0	Outp	IOI Data la 26	20	LICINIT		
Outputs	Data Out 26	29	USINT	1.0	65.0	Outp	IOL Data in 27	25	USINT		
InfoData	Data Out 27	36	USINT	1.0	66.0	Outp	IOL Data In 29	30	LICINIT		
<ul> <li>Box 1 (AU7 877-ECT22-COM-H)</li> </ul>	Data Out 28	35	USINT	1.0	67.0	Outp	IOLD III II 20	35	USINT		
	Data Out 29	25	USINT	1.0	68.0	Outp	IOLData In 29	25	USINT		
Module 1 (AU/ 841-IOL48-H:144Byte)	Data Out 30	28 136	USINT	1.0	69.0	Outp	IOLData In 30	30	USINT		
<ul> <li>Inputs</li> <li>Inputs</li> </ul>	Data Out 31	24	USINT	1.0	70.0	Outp	IOLData In 31	24	USINT		
4 Outputs	Data Out 32 数据	29	USINT	1.0	71.0	Outp	IOL.Data In 32	29 前28个新捉波它	USINT		
Þ 🕒 IOL	Data Out 33	28	USINT	1.0	72.0	Outp	IOL.Data In 33	28 1920 1 900492-9	USINT		
WcState	Data Out 34	17	USINT	1.0	73.0	Outp	IOLData In 34	17	USINT		
👂 幅 InfoData	Data Out 35	29	USINT	1.0	74.0	Outp	IOLData In 35	29	USINT		
📸 Mappings	Data Out 36	36	USINT	1.0	75.0	Outp	IOL.Data In 36	36	USINT		
	Data Out 37	85	USINT	1.0	76.0	Outp	IOLData In 37	85	USINT		
	Data Out 38	49	USINT	1.0	77.0	Outp	IOLData In 38	49	USINT		
	Data Out 39	25	USINT	1.0	78.0	Outp	IOL.Data In 39	25	USINT		
	Data Out 40	36	USINT	1.0	79.0	Outp	IOL.Data In 40	36	USINT		
	Data Out 41	78	USINT	1.0	80.0	Outp	IOL.Data In 41	78	USINT		
	Data Out 42	59	USINT	1.0	81.0	Outp	IOLData In 42	59	USINT		
	Data Out 43	64	USINT	1.0	82.0	Outp	IOL.Data In 43	64	USINT		
	Data Out 44	85	USINT	1.0	83.0	Outp	IOLData In 44	85	USINT		
	Data Out 45	36	USINT	1.0	84.0	Outp	IOLData In 45	36	USINT		
	Data Out 46	(1)	USINT	1.0	85.0	Outp	IOLData In 46	1	USINT		
	Data Out 47	● <sup>0</sup> 将抽计数哭詈	USINT	1.0	86.0	Outp	IOI Data In 47	0	LISINT		
	Data Out 48	W OTHER DATE	USINT	1.0	87.0	Outp	1	*		F.	

(4) 写入块计数器 2 的值,再将块计数器置 2,表示将数据写入块计数器 2,并 且在完成最后传输后,过程数据输入状态位会显示命令完成,此时所需要 传输的数据已经成功传输。

解决方案资源管理器 ▼	♀× renyi ♀× 対象法	远畿					<u></u>			
0 0 G H - 10 - 8 🖋 -	Name	[X] Online	Туре	Size	>Add	In/Out Lin	k ADS Symbol Watch			
接索解决方案资源管理器(Ctrl+:)		0	USINT	1.0	50.0	Outp	Symbol	Value	Type	*
R Mastroni(1) 合理目)	Data Out 12	0	USINT	1.0	51.0	Outp	IOL.Data In 13	0	USINT	
A Record and the second	Data Out 13	0	USINT	1.0	52.0	Outp	IOLData In 14	0	USINT	
SYSTEM	Data Out 14	0	USINT	1.0	53.0	Outp	IOLData In 15	0	USINT	
MOTION	Data Out 15	0	USINT	1.0	54.0	Outp	IOLData In 16	4	USINT	
PLC .	Data Out 16	4	USINT	1.0	55.0	Outp	IOL.Data In 17	7 命令结束	USINT	
SAFETY SAFETY	Data Out 17	1	USINT	1.0	56.0	Outp	IOL.Data In 18	12	USINT	_
6 C++	Data Out 18	12	USINI	1.0	57.0	Outp	IOLData In 19	13	USINT	
ANALYTICS	Data Out 19	13	USINT	1.0	58.0	Outp	IOL.Data In 20	14	USINT	_
▲ <u>1/0</u>	Data Out 20	14	USINT	1.0	59.0	Outp	IOL.Data In 21	15	USINT	
E Devices	Data Out 21	15	USINT	1.0	60.0	Outp	IOLData In 22	16	USINT	_
Device 5 (ctherCAT)	Data Out 22	16	USINT	1.0	61.0	Outp	IOL Data In 23	17	USINT	_
** Image Info	Data Out 23	17	USINT	1.0	62.0	Outp	IOL Data In 24	18	USINT	
SyncUnits	Data Out 24	18	USINT	1.0	63.0	Outp	IOL Data In 25	10	USINT	
Inputs	Data Out 25	19	USINT	1.0	64.0	Outp	IOL Data In 26	20	USINT	
Outputs	Data Out 26	20	USINT	1.0	65.0	Outp	IOL Data In 20	20	UCINIT	
👂 📑 InfoData	Data Out 27	25	USINT	1.0	66.0	Outp	IOLData In 27	23	USINT	
<ul> <li>Box 1 (AU7 877-ECT22-COM-H)</li> </ul>	Data Out 28	26	USINT	1.0	67.0	Outp	IOLData In 20	26	USINI	
ID	Data Out 29	24	USINT	1.0	68.0	Outp	IOLData In 29	24	USINI	
Module 1 (AU/ 841-IOL48-H:144Byte)	Data Out 30	27(2)	USINT	1.0	69.0	Outp	IOLData In 30	2/	USINI	
A inputs	Data Out 31	28 三入 調出	全洲市 USINT	1.0	70.0	Outp	IOL.Data In 31	28	USINT	
A Dutoutr	Data Out 32	29	USINT	1.0	71.0	Outp	IOLData In 32	29	USINT	
P P IOL	Data Out 33	36	USINT	1.0	72.0	Outp	IOLData In 33	36	USINT	
WcState	Data Out 34	25	USINT	1.0	73.0	Outp	IOL.Data In 34	25	USINT	
🕨 🛄 InfoData	Data Out 35	34	USINT	1.0	74.0	Outp	IOL.Data In 35	34	USINT	
at Mappings	Data Out 36	69	USINT	1.0	75.0	Outp	IOLData In 36	69	USINT	
	Data Out 37	58	USINT	1.0	76.0	Outp	IOLData In 37	58	USINT	
	Data Out 38	22	USINT	1.0	77.0	Outp	IOL.Data In 38	22	USINT	
	Data Out 39	3	USINT	1.0	78.0	Outp	IOL.Data In 39	3	USINT	
	Data Out 40	0	USINT	1.0	79.0	Outp	IOL.Data In 40	0	USINT	
	Data Out 41	0	USINT	1.0	80.0	Outp	IOLData In 41	0	USINT	
	Data Out 42	0	USINT	1.0	81.0	Outp	IOLData In 42	0	USINT	
	Data Out 43	0	USINT	1.0	82.0	Outp	IOLData In 43	0	USINT	
	Data Out 44	0	USINT	1.0	83.0	Outp	IOL Data In 44	0	USINT	
	Data Out 45	0	USINT	1.0	84.0	Outp	IOI Data In 45	0	USINT	
块计数器+1, 写入2 🔶	Data Cut 40	2 0	USINT	1.0	85.0	Outp	IOL Data In 45	2	USINT	
	Data Out 47	0	USINT	1.0	86.0	Outp	IOL Data In 40		LICINIT	-
	<b>.</b>		A DOMESTIC		07.0	· · ·	iocoda m 47	3	o silvi	





### 通过读取数据工作模式查看写入数据是否正确

IOL.Data In 16	3	USINT	IOL.Data In 16	3	USINT	
IOL.Data In 17	5	USINT	IOL.Data In 17	7	USINT	
IOL.Data In 18	12	USINT	IOL.Data In 18	12	USINT	
IOL.Data In 19	25	USINT	IOL.Data In 19	13	USINT	
IOL.Data In 20	36	USINT	IOL.Data In 20	14	USINT	
IOL.Data In 21	28	USINT	IOL.Data In 21	15	USINT	
IOL.Data In 22	14	USINT	IOL.Data In 22	16	USINT	
IOL.Data In 23	16	USINT	IOL.Data In 23	17	USINT	
IOL.Data In 24	17	USINT	IOL.Data In 24	18	USINT	
IOL.Data In 25	18	USINT	IOL.Data In 25	19	USINT	
IOL.Data In 26	29	USINT	IOL.Data In 26	20	USINT	
IOL.Data In 27	36	USINT	IOL.Data In 27	25	USINT	
IOL.Data In 28	35	USINT	IOL.Data In 28	26	USINT	
IOL.Data In 29	25	USINT	IOL.Data In 29	24	USINT	
IOL.Data In 30	36	USINT	IOL.Data In 30	27	USINT	
IOL.Data In 31	24	USINT	IOL.Data In 31	28	USINT	
IOL.Data In 32	29	USINT	IOL.Data In 32	29	USINT	
IOL.Data In 33	28	USINT	IOL.Data In 33	36	USINT	
IOL.Data In 34	17	USINT	IOL.Data In 34	25	USINT	
IOL.Data In 35	29	USINT	IOL.Data In 35	34	USINT	
IOL.Data In 36	36	USINT	IOL.Data In 36	69	USINT	
IOL.Data In 37	85	USINT	IOL.Data In 37	58	USINT	
IOL.Data In 38	49	USINT	IOL.Data In 38	22	USINT	
IOL.Data In 39	25	USINT	IOL.Data In 39	3	USINT	
IOL.Data In 40	36	USINT	IOL.Data In 40	0	USINT	
IOL.Data In 41	78	USINT	IOL.Data In 41	0	USINT	
IOL.Data In 42	59	USINT	IOL.Data In 42	0	USINT	
IOL.Data In 43	64	USINT	IOL.Data In 43	0	USINT	
IOL.Data In 44	85	USINT	IOL.Data In 44	0	USINT	
IOL.Data In 45	36	USINT	IOL.Data In 45	0	USINT	
IOL.Data In 46	1 块计数器1	USINT	IOL.Data In 46	2 块计数器2	USINT	
1010 1 1 17		LICINIT			The All And	-