

透科自动化

ES-04PM

A M 401

9H< 9F75H @ 7!956 5A (\$%%\$, HDZ9G! \$(DA

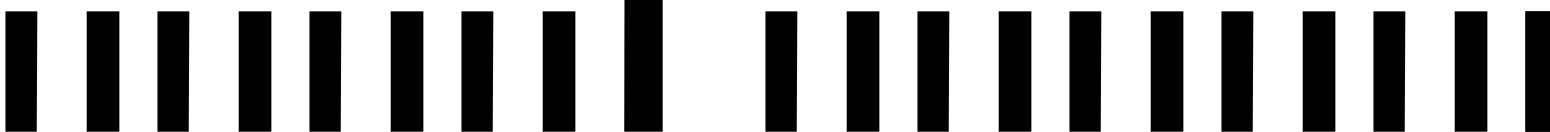


&\$&(! \$%%

&\$&(\$% %

&\$&(\$% %

9G! \$(DA 5A (\$% ! %!
% ! (!
%% ! (!
%& !) !
%" ! * !
&" ! , !
' ! , !
' % ! , !
' & ! - !
' "&% ! - !
' "&& d`W ! - !
' "&" 97H LA @ ! %\$!
' "&(" 9h Yf75 ! %\$!
' "&)" 9G! \$(DA ! %\$!
' "&"* ! %\$!
' "&"+ #C ! %\$!
' "&," ! %\$!

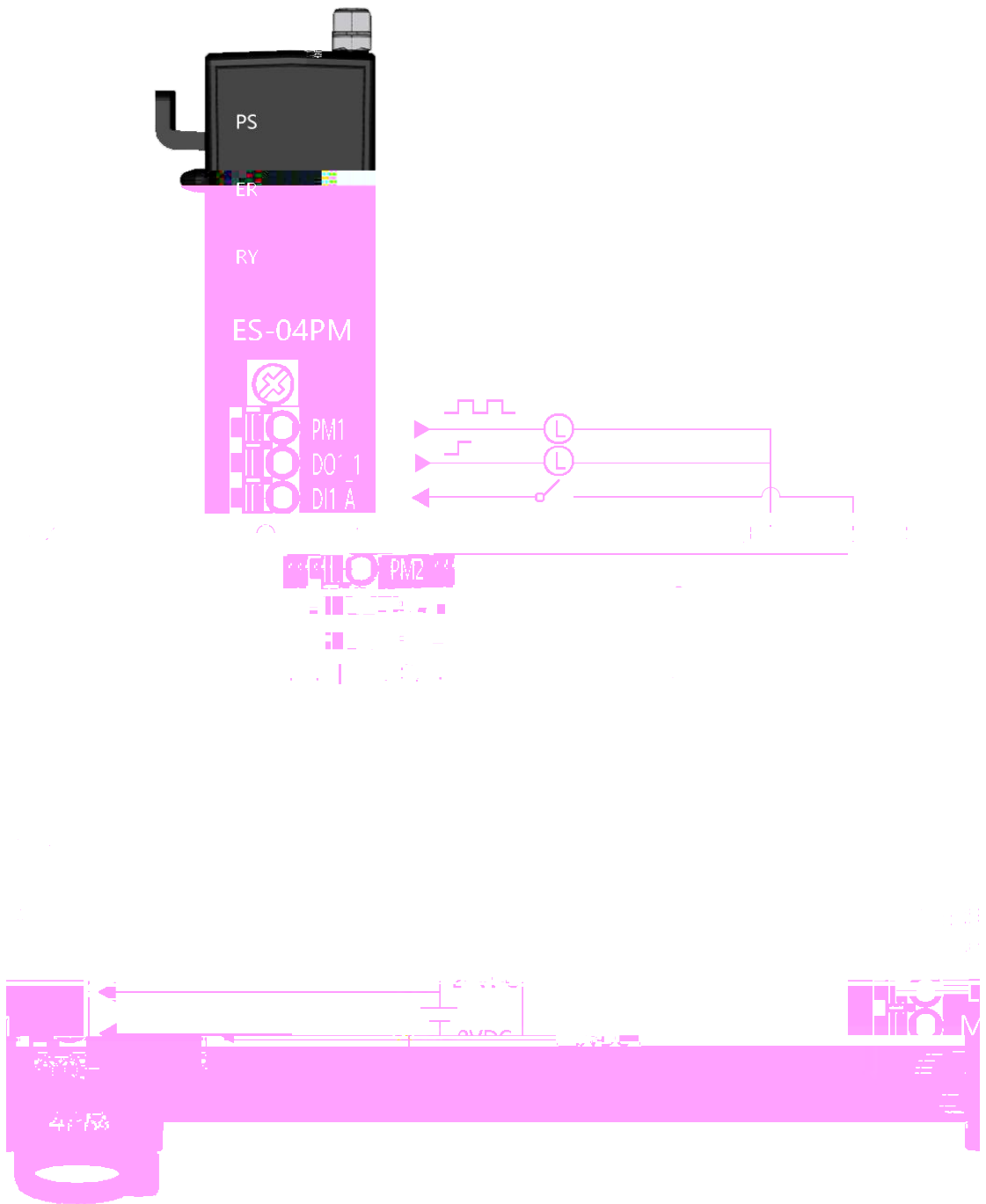


1.

5A (\$%D@7 9H< 9F 75H € B C D F C G < C D €
 @ 7!95 9G! \$(DA ž €
 (B DB
 (B DB
 , B DB

1.1

	ES-04PM	
%	DA %	%
&	8 C %%	% 8 C
'	8 %5	% 8 S5
(8 %6	% 8 S6
)	DA &	&
*	8 C &S%	& 8 C
+	8 &S5	& 8 S5
,	8 &S6	& 8 S6
-	DA '	'
%\$	8 C ' S%	' 8 C
%%	8 ÷ S5	' 8 S5
%&	8 ÷ S6	' 8 S6
%	DA ((
%/	8 C (S%	(8 C
%/	8 { S5	(8 S5
%/	8 { S6	(8 S6
%+	@	&(J 8 7
%	A	



%	6MH9 \$	7\%							
	6MH9 %								
	6MH9 &								
	6MH9 '								
		6#1 +	6#1 *	6#1)	6#1 (6#1 '	6#1 &	6#1 %	6#1 \$
6MH9 (8E %	8-%6	8-%5	\$\$.		\$\$			
				\$%		\$%			
				%\$		%\$			
				%%		%%			
6MH9)									
&	6MH9 *""%	7\&				7\%			
'	6MH9 %&""%	7\'				7\%			
(6MH9 %""&'	7\('				7\%			

%	6M9 \$	7\%							
	6M9 %								
	6M9 &								
	6M9 '								
	6M9 (7\%							
	6M9)								
	6M9 *								
	6M9 +								
	6M9 ,	6H +	6H *	6H)	6H (6H '	6H &	6H %	6H \$
		%				8E			
6M9 -									
&	6M9 - %	7\&				7\%			
,	6M9 % & *	7\'				7\%			
(6M9 & +)	7\ (7\%			

2.

! ₤ \$DFC G< C D

! € @ 7!95&' %%% "l a `

3.

3.1

% 5A (\$% D@7 €

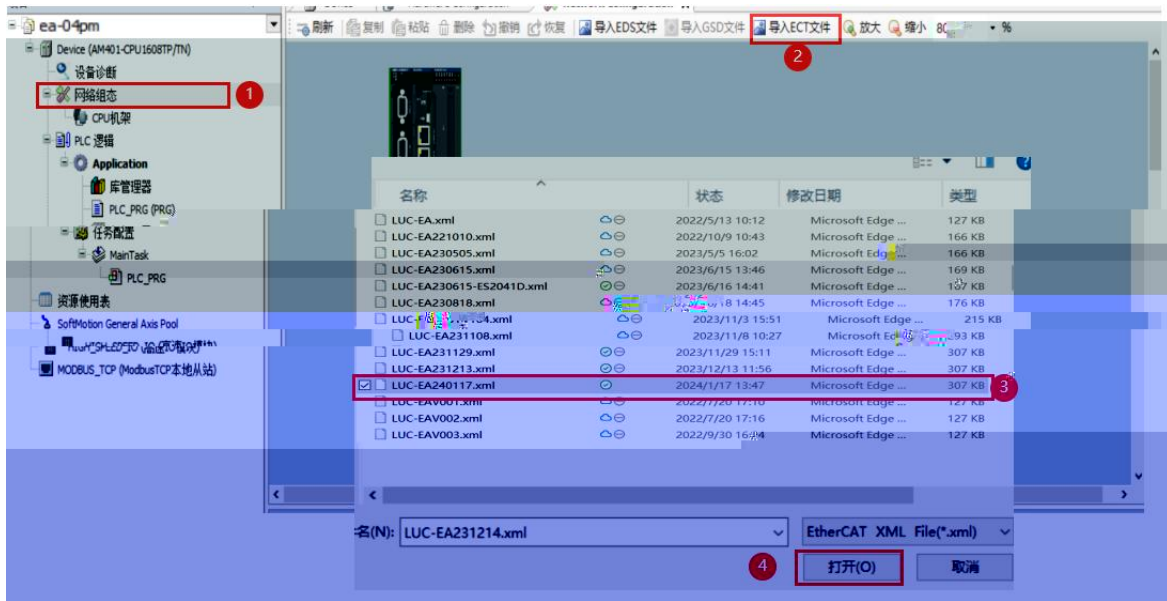
&" 9H< 9F 75H € ₤ D@7

i gV



3.2.3 ECT XML

Î Ĩ Ĩ 97H LA @ Ĩ @ 7!95&(\$%&"LA @



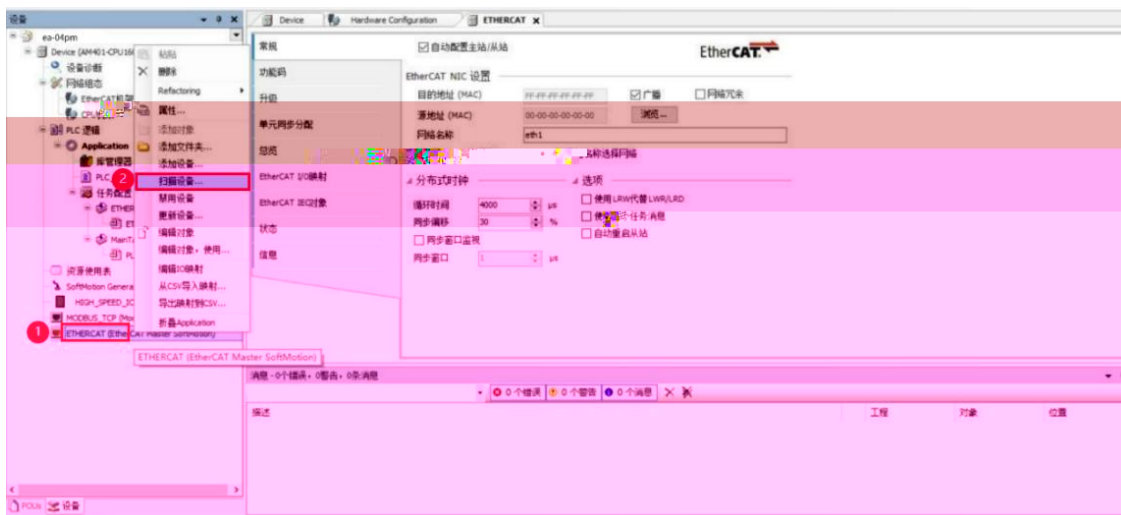
3.2.4 EtherCA

ÎD@ Ĩ Ĩ 9H\Yf75H!!!9H\Yf75 Ĩ 9H\Yf75



3.2.5 ES-04PM

95H< 9F 75Hf95H< 9F 75HJ A 5GH9F GC : HA C H€ B Ł



%8C

\$\$

名称	值	位长度
ES04PM CH1_DQ_MODE	16#00000000	16

8C

\$ \$\$

名称	值	位长度
ES04PM CH1_DQ_MODE	16#00000000	16

& 8 =

8 \$

\$\$

名称	值	位长度
ES04PM CH1_DI_MODE	16#00000000	16

8 =

8 %

\$\$

名称	值	位长度
ES04PM CH1_DI_MODE	16#00000000	16

' 8 =

8 \$

\$i a \$\$

名称	值	位长度
ES04PM CH1_DI_FITILE	16#00000000	16

8 =

8 %

\$i a \$\$

名称	值	位长度
ES04PM CH1_DI_FITILE	16#00000000	16

(

%\$\$\$ \$\$\$\$\$' 9,

\$\$\$r &\$\$\$\$\$

名称	值	位长度
ES04PM CH1_StartVelocity	16#000003E8	32

)

%\$\$\$\$ \$\$\$\$% 5\$

\$\$\$\$\$r &\$\$\$\$\$

名称	值	位长度
ES04PM CH1_MaxVelocity	16#000186A0	32

*

%\$ \$*(

\$\$\$r %\$\$\$

名称	值	位长度
ES04PM CH1_SigMoidTime	16#00000064	16

+

G \$%

名称	值	位长度
ES04PM CH1_Sigtype_Shake	16#00000001	16

\$ \$\$

名称	值	位长度
ES04PM CH1_Sigtype_Shake	16#00000001	16

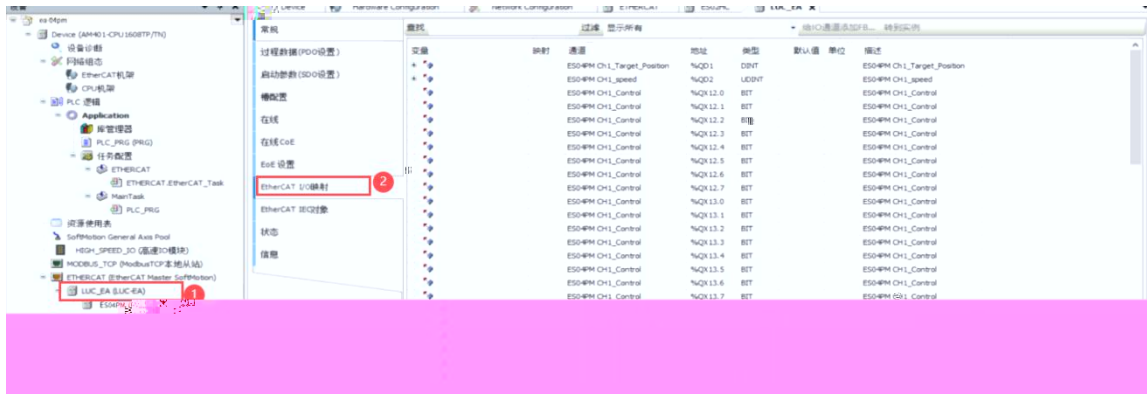
\$\$

名称	值	位长度
ES04PM CH1_Error_Mode	16#00000000	8

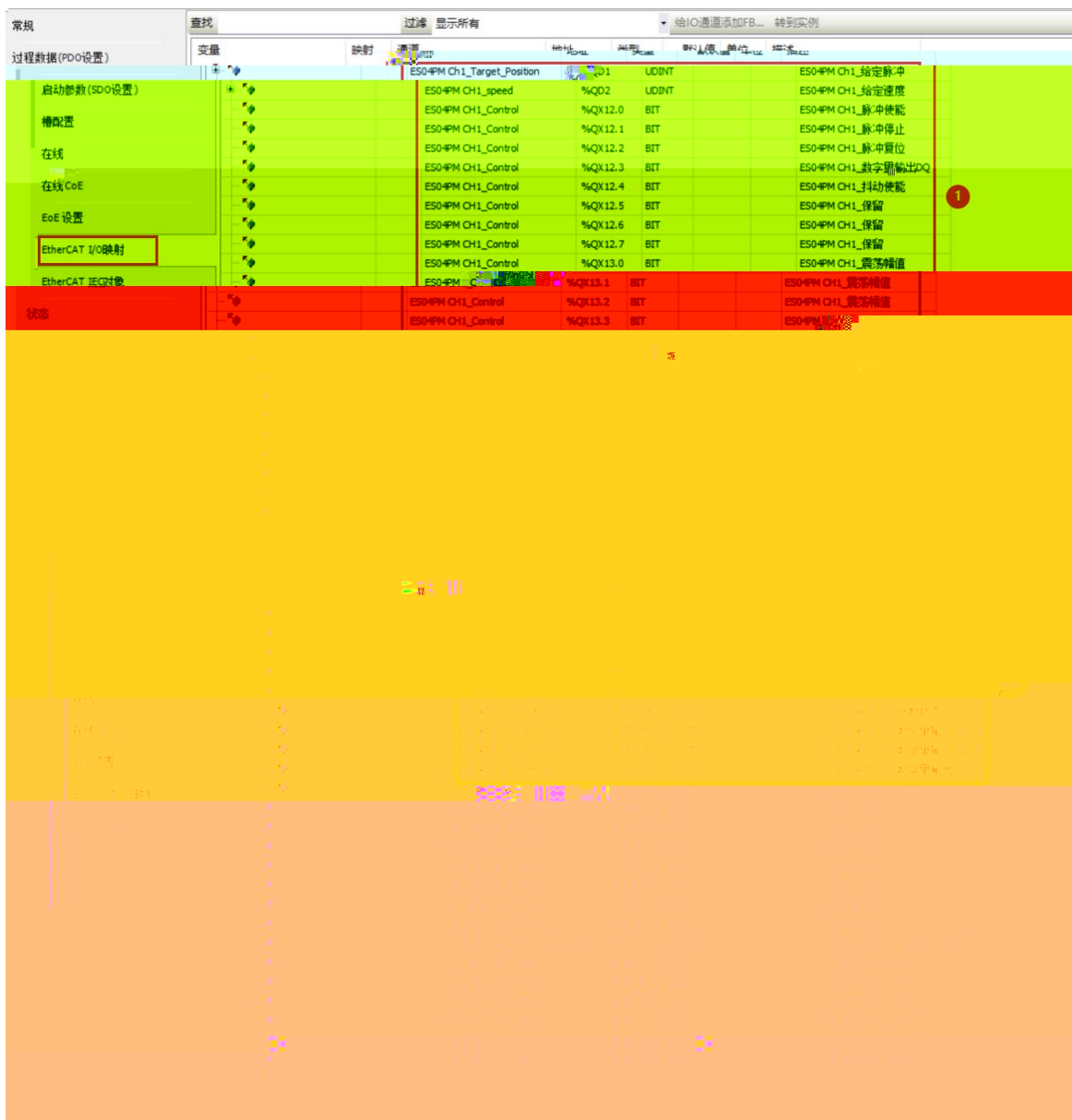
3.2.7 I/O

#C

!@ 7!95f@ 7!95dž 9h.YfWWh #C



#C



E 8%		° \$
E 8&		
E 6%		
	E L% "\$	
	E L% "%	
	E L% "&	
	E L% "	8 E %
	E L% "("	
	E L% ")	
	E L% "*"	
	E L% "+	
E 6%		

ž

#

8%		
6,		
	6, "\$	
	6, "%	
	6, "&	
	6, "	
	6, "("	
	6, ")	8 %5
	6, "*"	8 %6
	6, "+	8 E %
6-		

ž

3.2.8

04PM ETHERCAT								
			16#			16#		
ES04PM CH1_DQ_MODE	8C \$		\$\$	VmtY%	%	\$\$\$\$\$\$\$\$		
			\$%					
			\$&					
			\$'					
			\$('					
	8C \$	\$	\$\$	VmtY&				
		%	\$%					
			\$&					
	ES04PM CH1_DI_MODE	8 \$		\$\$	VmtY%		%	\$\$\$\$\$\$\$\$
				\$%				
			\$&					
			\$'					
			\$('					
			\$)					
			\$*					
			\$+					

			\$,	
			\$-	
			\$5	
			\$\$	
			\$%	
			\$&	
			\$'	
			\$('	
			\$)	
8%			\$*	VmY&
			\$+	
			\$,	
			\$-	



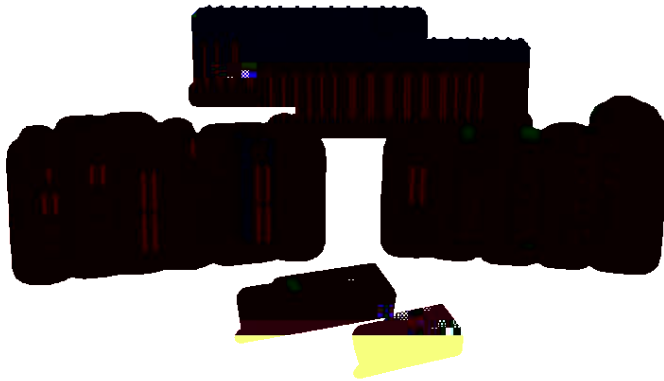
			\$5			
ES04PM CH1_DI_FITL	8 \$	\$	\$	VntY%	%	\$ (\$ (
		%	%			
		&	&			
		'	'			
		((
	8 %	\$	\$	VntY&	%	
		%	%			
		&	&			
		'	'			
		((
ES04PM CH1_StartVelocity		\$\$\$	\$' , 9r \$\$\$' \$8 (\$	(VntY	' &	\$' , 9
		\$\$\$r &\$\$\$\$\$				
ES04PM CH1_MaxVelocity		\$\$\$\$\$	% * 5 \$r \$\$\$' \$8 (\$	(VntY	' &	\$\$\$\$% * 5 \$
		\$\$\$r &\$\$\$\$\$				
ES04PM CH1_SigMoidTime		\$\$	\$\$* (r \$' , 9	&VntY	%	* (
		\$\$r \$\$\$				
ES04PM CH1_Sigtype_Shakee			\$	&VntY	%	\$\$\$\$%
	G		%			
	H		&			
	\$		r) \$			
			r) \$			
ES04PM CH1_Error_Mode			\$	%VntY	,	\$\$\$\$\$\$\$\$
			%			
			&			





读科自读社
LATLOS

读科自读社读科自读社读科自读社



kkk "UHVg"Vb

3

0510-85888030

7

701