

Manual del usuario del EC2-IO8R-A

-- V1.0



I. Descripción general del producto.....	1
1.1 Introducción del producto.....	1
1.2 Características y funciones.....	1
1.3 Escenarios de aplicación.....	1
II. Especificaciones del producto.....	2
2.1 Parámetros del producto.....	2
2.2 Cableado de terminales.....	3
2.2.1 Cableado de terminales.....	3
2.2.2 Descripción de la función del terminal:.....	4
2.2.3 Descripción de la luz indicadora:	5
III. Guía de inicio rápido de Twincat.....	6
3.1 TwincatUso del software.....	6
3.2 Instrucciones de operación de E/S.....	10
3.2.1 Entrada digital.....	10
3.2.2 Salida digital.....	12
3.2.3 Entrada analógica.....	14
3.2.4 Salida analógica.....	15
3.3 Programación y conexión sencilla del PLC Twincat Software.....	15
3.4 Instrucciones de actualización de EEPROM.....	veintiuno
IV. Conexión del Huichuan AM401	veintitrés
4.1 Uso del software InoProShop.....	veintitrés
4.2 Instrucciones de operación de E/S.....	28
4.2.1 Entrada digital.....	28
4.2.2 Salida digital.....	29
4.2.3 Entrada analógica.....	30
4.2.4 Salida analógica.....	31
4.3, Memoria EEPROMInstrucciones de flasheo.....	32
Historial de revisiones.....	1
sobre nosotros.....	1

I. Descripción general del producto

1.1 Introducción del producto

El EC2-IO8R-A es un módulo esclavo que admite el protocolo ETHERCAT, también conocido como E/S remota o E/S distribuida, para su uso con el dispositivo electrónico host.

Este módulo (como un DCS, PLC o PC) transmite y recibe señales de entrada y salida; es económico, estable, fácil de instalar y altamente adaptable.

Productos.

1.2 Características y funciones

- Entrada digital optoaislada de 8 canales, salida digital de relé de 8 canales
- 6 canales de entradas analógicas de 12 bits, 2 canales de salidas analógicas de 12 bits
- Dos puertos Ethernet RJ45, comunicación Ethernet 10/100Mbps, compatible con el protocolo EtherCAT.
- El circuito de alimentación adopta un diseño de protección de conexión inversa.
- Ampliamente utilizado para adquisición y control de señales en equipos de campo industriales.

1.3 Escenarios de aplicación

El módulo EC2-IO8R-A tiene una amplia gama de aplicaciones, como en diversos campos, incluidas las nuevas energías, las baterías de litio y las baterías no eléctricas.

Automatización estandarizada, robótica, máquinas-herramientas CNC, sistemas de aparcamiento inteligentes, clasificación logística, equipamiento educativo, protección del medio ambiente, calefacción, etc.

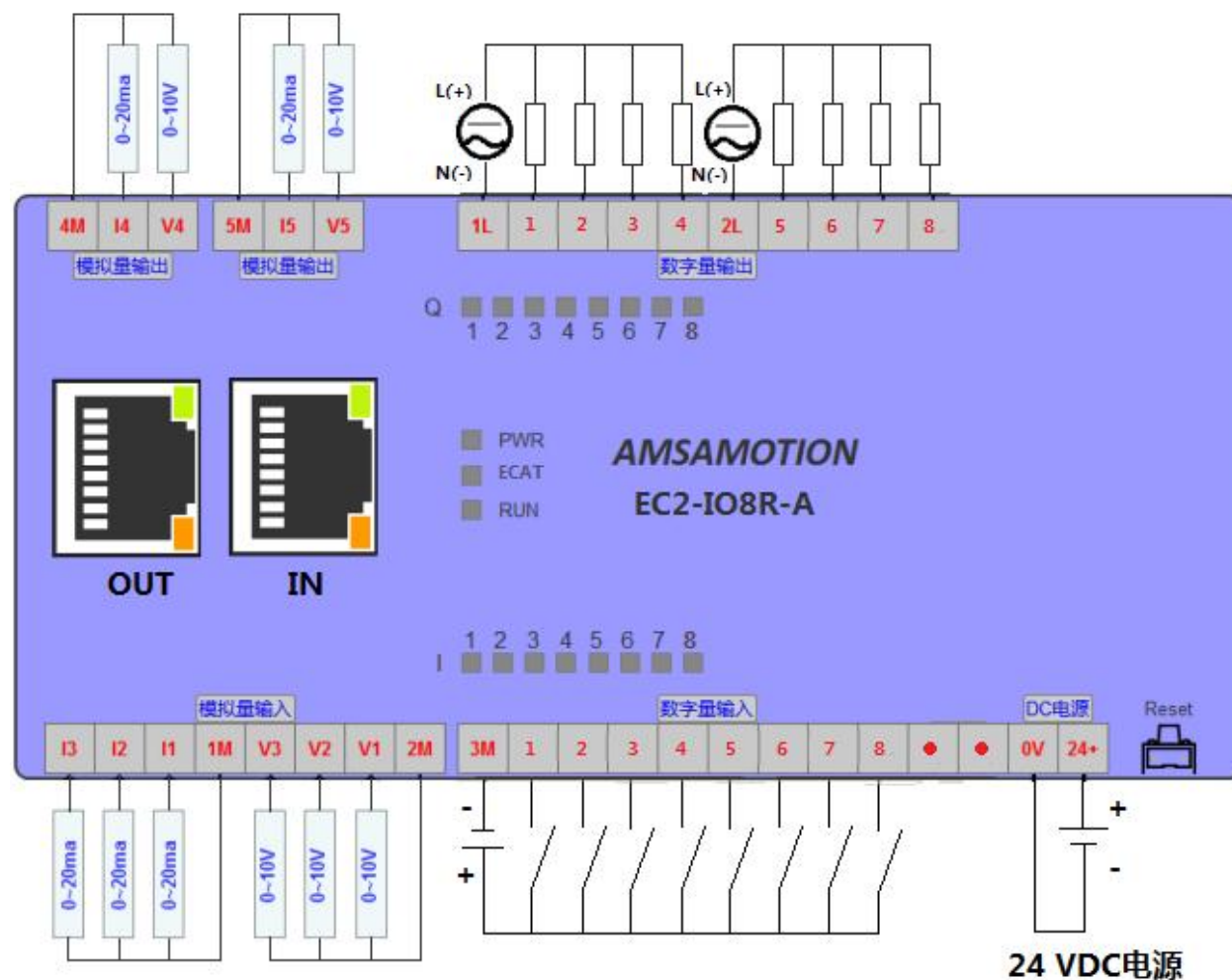
II. Especificaciones del producto

2.1 Parámetros del producto

Parámetros principales	
Interfaz de entrada (DI)	
Introducir puntos	Ruta 8
Tipo de señal de entrada	Señal de contacto del interruptor o señal de nivel
rango efectivo de señal de entrada	CC 20~28 V
Circuito aislado	Aislamiento óptico
Interfaz de salida (DO)	
Puntos de salida	Ruta 8
Tipo de salida	Salida de relé, contacto normalmente abierto
Capacidad de salida	2A/punto; 8A/4 puntos
Circuito aislado	Aislamiento mecánico
Entrada analógica (AI)	
Introducir puntos	Ruta 6
Tipo de entrada	3 canales 0~10 V; 3 canales 0~20 mA
Precisión de conversión	12 bits
Salida analógica (AO)	
Puntos de salida	Ruta 2
Tipo de salida	Cada canal es de 0~10 V o 0~20 mA. Hay una opción disponible. Terminales independientes.
Precisión de conversión	12 bits
Parámetros de comunicación de red	
Interfaz	RJ45
Protocolo de comunicación	EtherCAT
tasa	10/100 Mbps; Dúplex completo; Adaptativo
Distancia de comunicación	100M (distancia entre estaciones)
Parámetros de potencia	
Voltaje de funcionamiento	DC 24 V; con protección contra polaridad inversa
Consumo de energía	2W~4W
Ambiente de trabajo	
Temperatura de funcionamiento	- 20°C~+70°C
Temperatura de almacenamiento	- 40°C~+85°C
otro	
Método de instalación	guía
tamaño	125 mm (largo) * 80 mm (ancho) * 50 mm (alto), sujeto al producto real.

2.2 Cableado de terminales

2.2.1 Cableado de terminales



Nota:

- La señal de entrada admite entrada de voltaje positivo/alto o voltaje negativo/bajo.
- Cuando la entrada es positiva o de alta actividad, el terminal común se conecta a la fuente de alimentación negativa.
- Cuando la entrada es negativa/baja activa, el terminal común se conecta a la fuente de alimentación positiva.

2.2.2 Descripción de la función del terminal:

Marcas terminales	Descripción de la función	Observación
24+	Terminal positivo de la fuente de alimentación de 24 V CC	
0 V	Terminal negativo de la fuente de alimentación de 24 V CC	
1 millón	No.1~8Terminal común del canal de entrada digital	
1	Entrada digital del canal 1	
2	Entrada digital del canal 2	
3	3. ^a entrada digital	
4	4. ^a entrada digital	
5	5. ^a entrada digital	
6	6. ^a entrada digital	
7	7. ^a entrada digital	
8	8. ^a entrada digital	
1 litro	No.1~4Terminal común del canal de salida digital	
1	Salida digital del canal 1	
2	Segunda salida digital	
3	3. ^a salida digital	
2 litros	No.5~8Terminal común del canal de salida digital	
5	5. ^a salida digital	
6	6. ^a salida digital	
7	7. ^a salida digital	
8	8. ^a salida digital	
EN	Entrada EtherCAT	
AFUERA	Salida EtherCAT	
BOTA	Mantenga presionado el botón antes de encender y continúe presionando durante 3 segundos después de encender para ingresar al modo de actualización de firmware.	

2.2.3 Descripción de la luz indicadora:

nombre	ilustrar
PWR	La luz indicadora de encendido permanece encendida después de aplicar energía.
ECAT	Estado de luz verde Extinguir: INICIO Parpadeo rápido: Pre_OP Parpadeo lento: Safe_OP Changliang: OP Estado de luz roja Extinción constante Sin errores parpadeo Configuración no válida Parpadeo único: Error local Dos destellos: se agotó el tiempo de espera del monitor de datos de proceso Tres destellos: Error de aplicación Flash mob Error de inicio Chang Hong Error del controlador de la aplicación
CORRER	Estado de luz verde Intermitente: El módulo está funcionando normalmente Apagado: el estado operativo del módulo es anormal Estado de luz roja (actualmente solo se usa en modo BootLoader) Parpadeo rápido: el botón de arranque ingresa al modo de actualización de firmware. Parpadeo lento: la actualización del firmware en el modo de arranque está en progreso. Extinción constante :modo de arranque esperando el comando de actualización de firmware Chang Liang Error de actualización de firmware en el modo de arranque

INICIO:inicializaciónEstado de inicialización: verifica principalmente la existencia del dispositivo y el número de modelo correcto; no se produce ninguna comunicación en la capa de aplicación. PREOPERATORIO:preoperacional (Una vez completada la inicialización de la comunicación,BuzónLa comunicación está habilitada, lo que permite la ejecución desde la estación esclava.Centro de ExcelenciaioEmpresa estatalY otras configuraciones de parámetros relacionadas,Organización de normalización (SDO) Disponible en este estado.

OP. SEGURO:seguro-operacional(refrescarAporteVariables, peroProducciónLas variables están prohibidas.Organización de normalización (SDO)yTPDODisponible en este estado)

OP:operacionalActualizar según el ciclo de tareasFecha de proceso (entrada)variables yProducción(variables), en este estado, todasOrganización de normalización (SDO)yDOPTodos están disponibles y el sistema se ha iniciado completamente y está funcionando. (Debe estar en este estado para poder usarse).

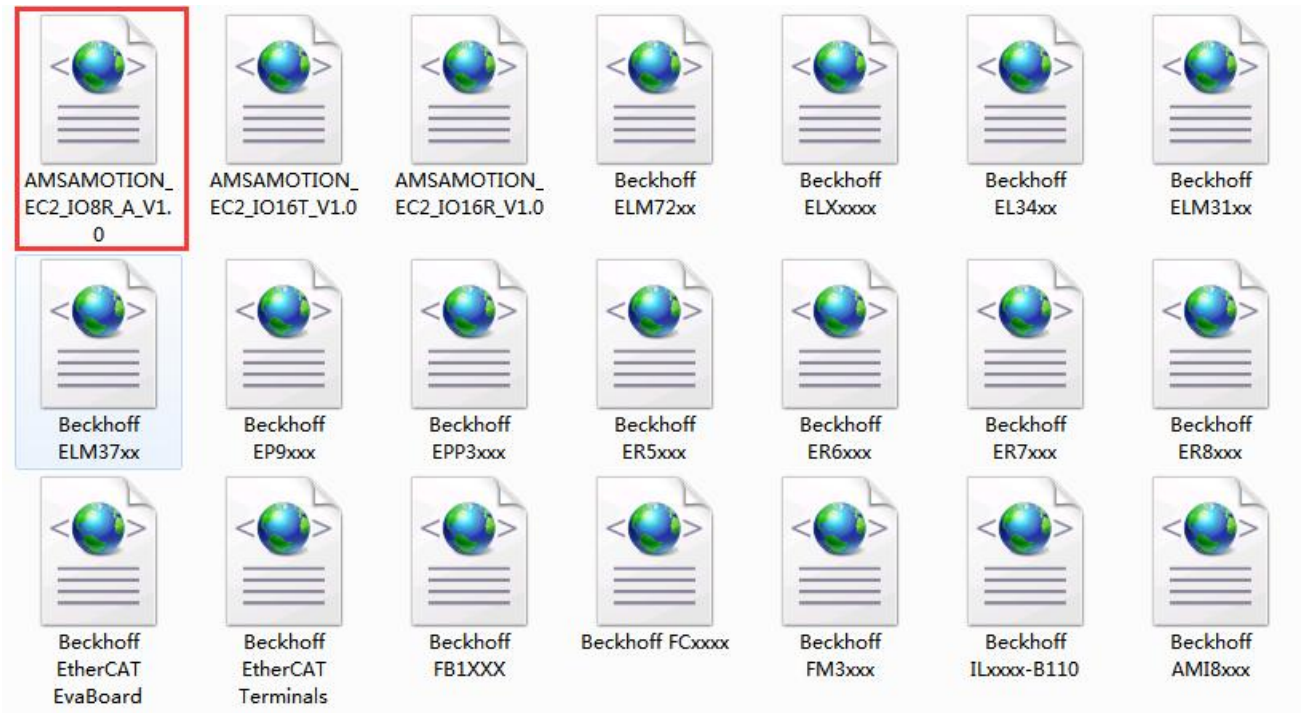
III. Guía de inicio rápido de Twincat

En esta sección se utilizan EC2-IO8R-A y TwinCAT como ejemplos para ilustrar cómo lograr los requisitos funcionales correspondientes.

3.1TwincatUso del software

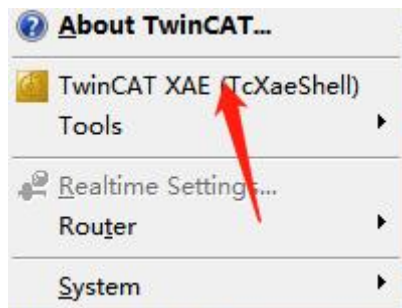
1) Tomando TwinCAT3 como ejemplo, copie el archivo XML correspondiente al directorio correspondiente.

"C:\TwinCAT\3.1\Config\Io\EtherCAT", como se muestra en la imagen a continuación:



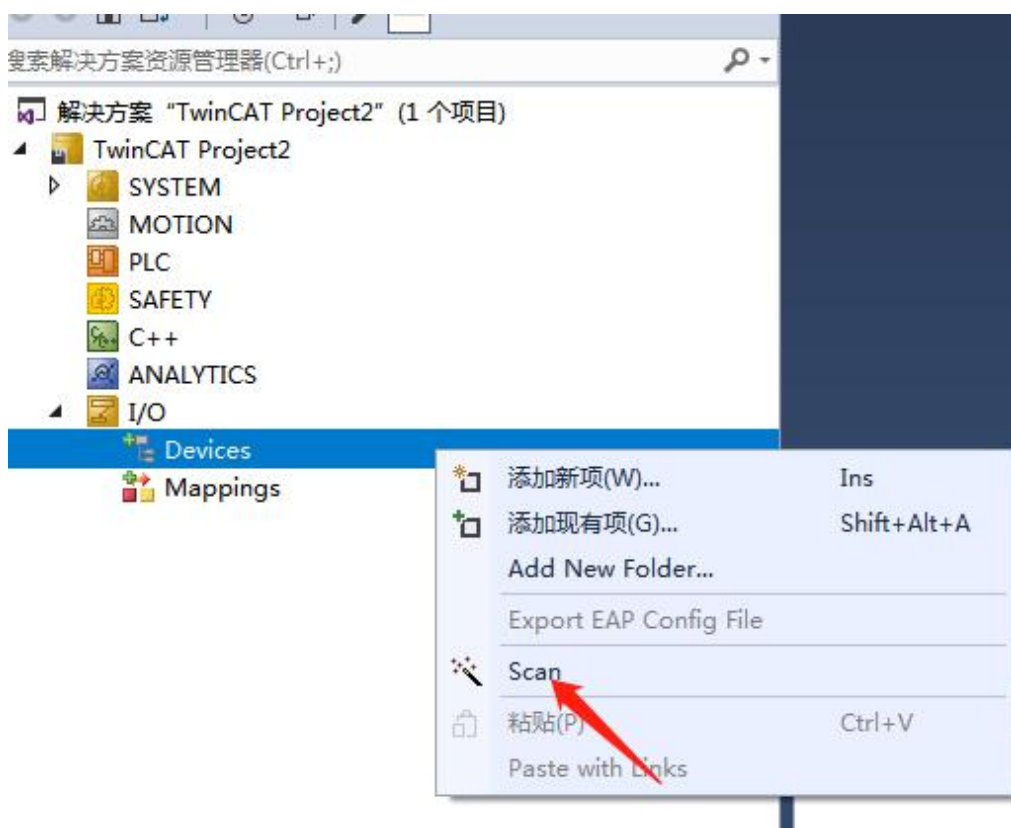
2) Haga clic derecho en el icono de TwinCAT en la esquina inferior derecha del escritorio, seleccione "Administrador del sistema" para abrir el software TwinCAT, como se muestra a continuación.

Como se muestra en la figura:



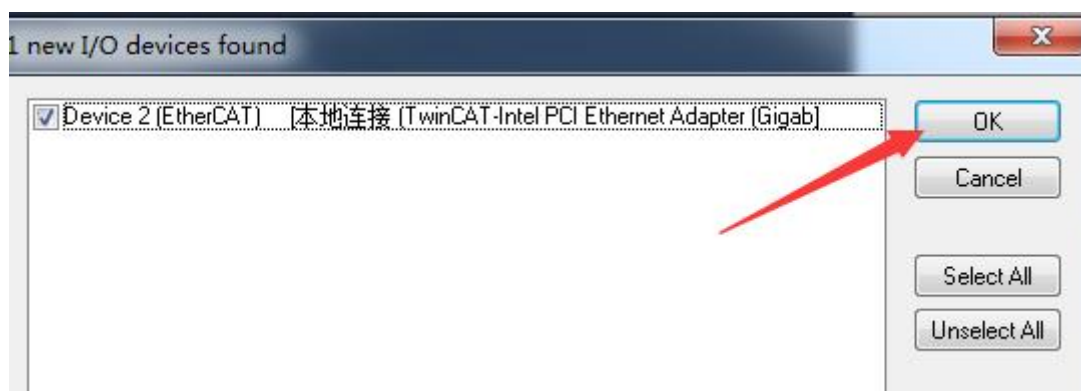
3) Después de abrir el software TwinCAT, cree un nuevo proyecto TwinCAT haciendo clic derecho en "Dispositivos de E/S" y seleccionando...

"Escanear"





4) Seleccione el adaptador de red "Conexión de área local" escaneado actualmente.



5) En la ventana emergente "Escanear en busca de cajas", seleccione "Sí".

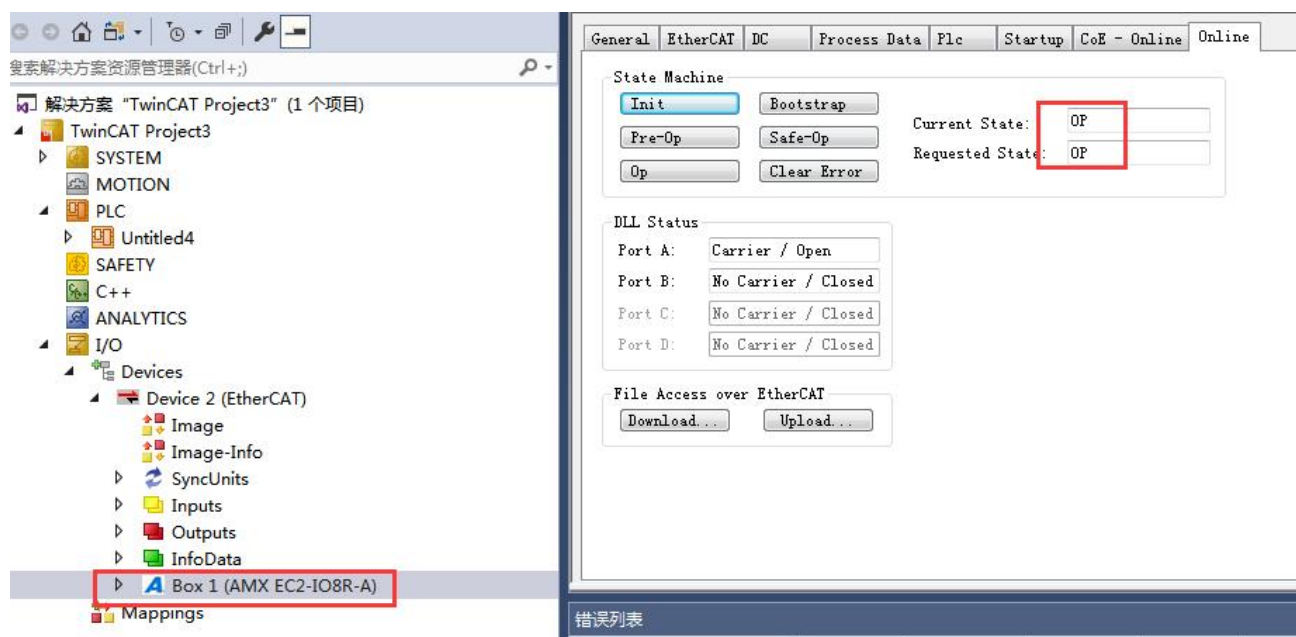


6) En la ventana emergente "Activar Free Run", seleccione "Sí".



7) Haga clic en el cuadro correspondiente y verá TwinCAT en estado "OP" en "Online".

NOTA: Si Box1 no es EC2-IO8R-A, consulte la sección 3.4 para obtener instrucciones sobre cómo actualizar la EEPROM.



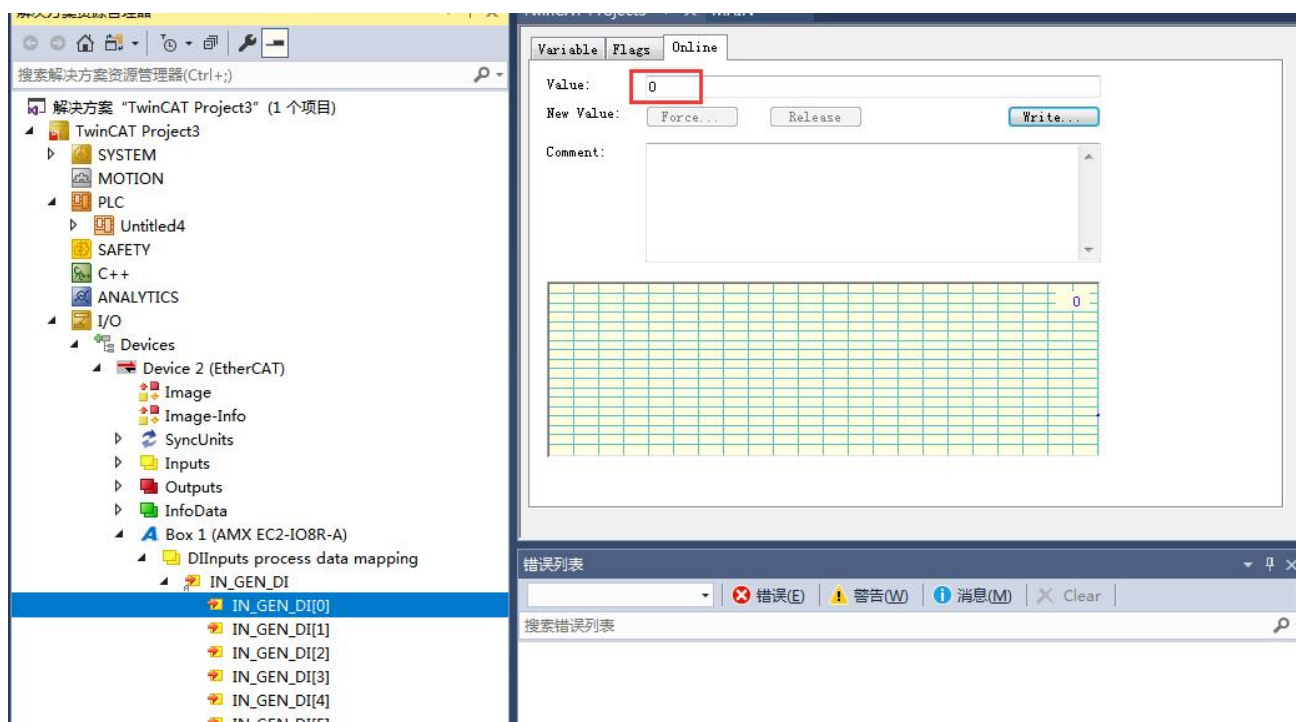
3.2 Instrucciones de operación de E/S

3.2.1 Entrada digital

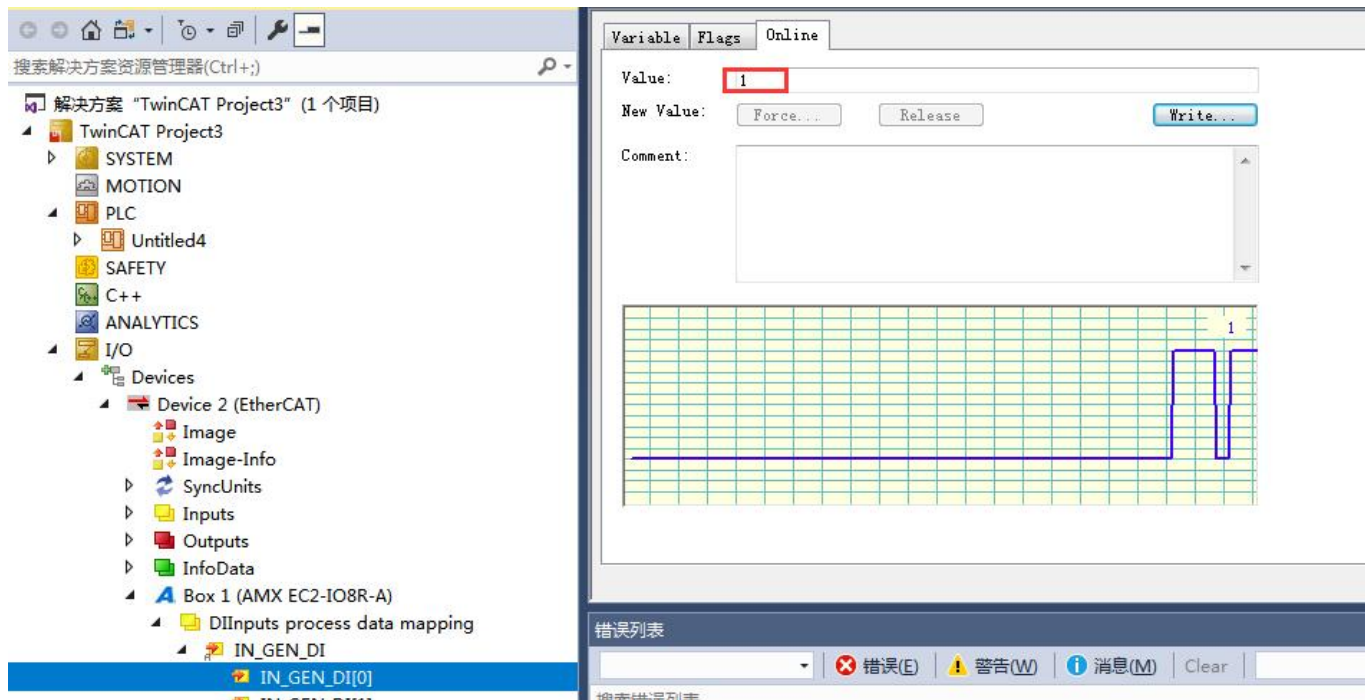
El valor del parámetro de entrada predeterminado para el EC2-IO8R-A es 0. Si se ingresa un nivel activo al canal de entrada del EC2-IO8R-A, se puede...

En TwinCAT, visualice las entradas en "Entrada[0]\[1]\[2]\[3]...". Para verlas por bit, haga clic en la entrada correspondiente.

-No se detectó ningún nivel válido en la entrada. Introduzca el estado de visualización correspondiente

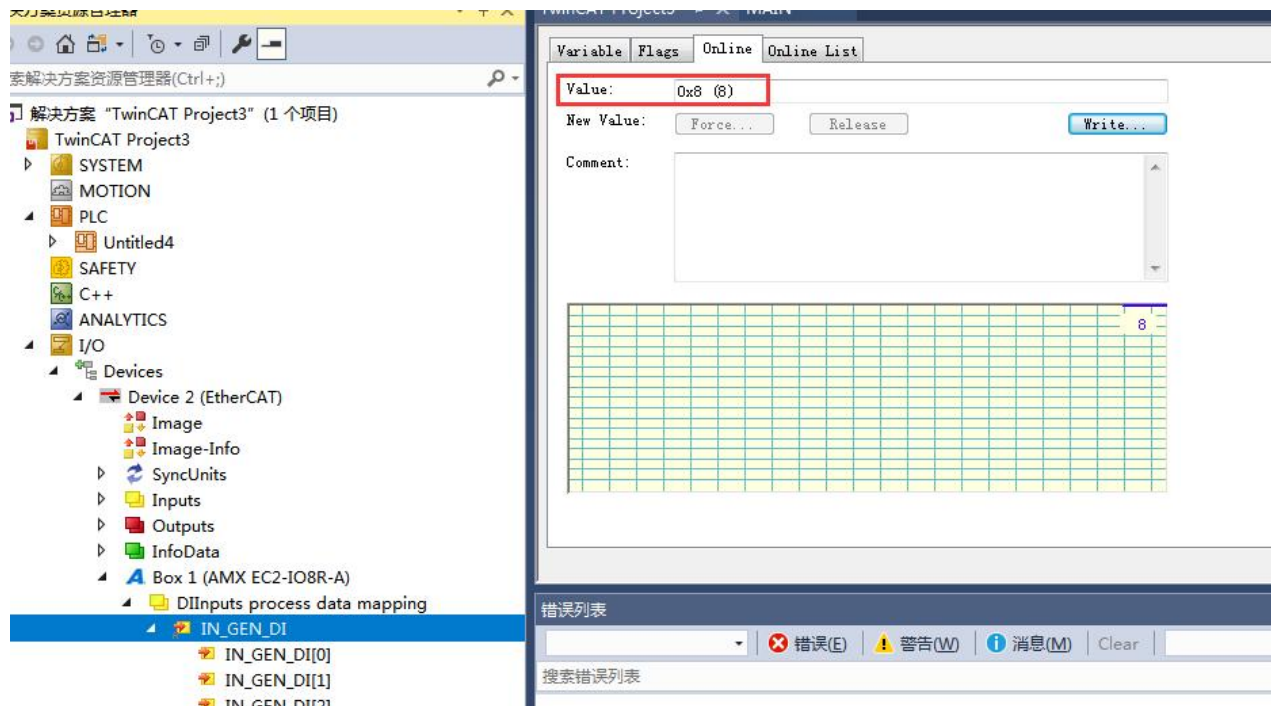


-El terminal de entrada detectó un nivel activo. Introduzca el estado de visualización correspondiente



Vista byte por byte, la lista corresponde desde el bit bajo de Input[0] al bit alto de Input[8] de arriba a abajo, que son 8 bits (1 byte).

Si el valor del byte IN_GEN_DI es 0x8, entonces el cuarto canal tiene entrada:



3.2.2 Salida digital

La salida EC2-IO8R-A es baja de forma predeterminada, con un valor de parámetro de 0. Esto se puede cambiar mediante la manipulación de bits: si la salida EtherCAT-IO es baja...

La salida "Salida[0]\[1]\[2]\[3]..." requiere un nivel alto (escritura 1) y un nivel bajo (escritura 0), como se muestra en la siguiente figura.

El quinto canal tiene una salida.

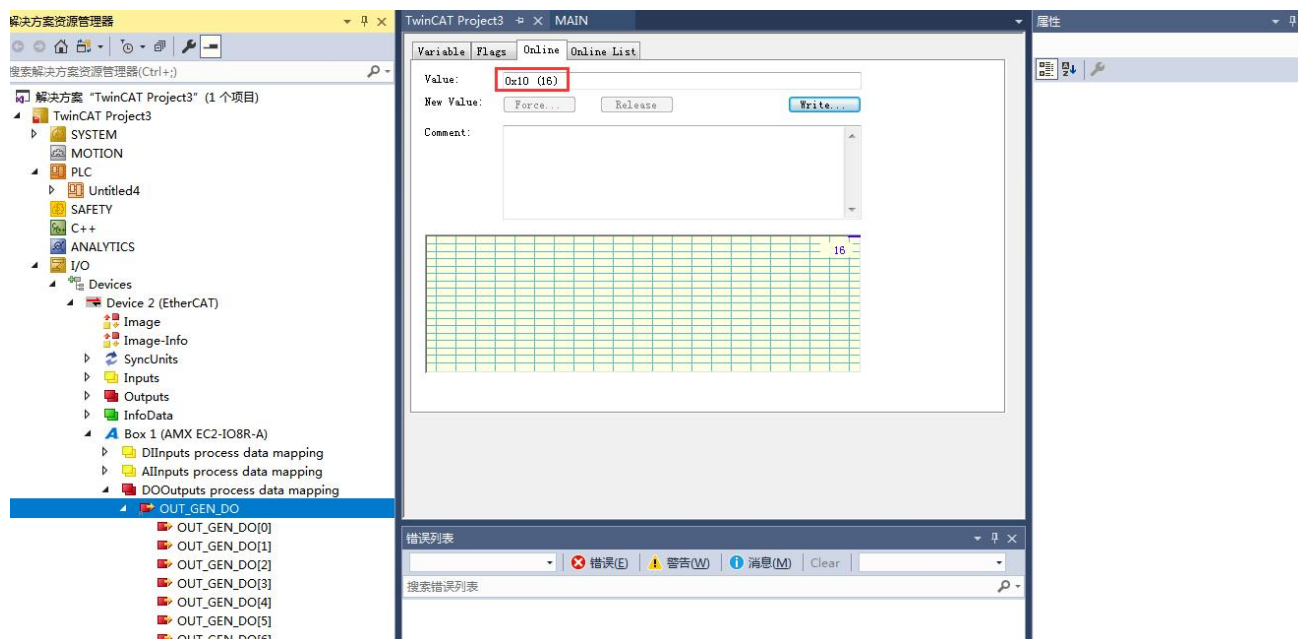
-El terminal de salida emite un nivel alto Estado de visualización correspondiente

The screenshot displays the TwinCAT Project3 interface. On the left, the 'Solution Resource Manager' (解决方案资源管理器) shows the project structure. Under 'I/O' > 'Devices' > 'Device 2 (EtherCAT)', the 'Box 1 (AMX EC2-IO8R-A)' is expanded, showing a list of digital outputs: OUT_GEN_DO[0] through OUT_GEN_DO[5]. The right pane shows the 'Online' tab for the selected variable 'OUT_GEN_DO[0]'. The 'Value' field is set to 1, and the 'Write...' button is highlighted. Below this, a ladder logic diagram shows a single output line labeled '1'. At the bottom, the 'Error List' (错误列表) is visible, showing no errors.

Salida por byte, la lista de arriba a abajo corresponde al bit bajo de Output[0] al bit alto de Output[7], que son 8 bits (1 byte).

El nivel de salida predeterminado es 0 para nivel bajo y 1 para nivel alto, como se muestra en la figura a continuación, donde el valor de salida en el valor de byte OUT_GEN_DO es 0x16.

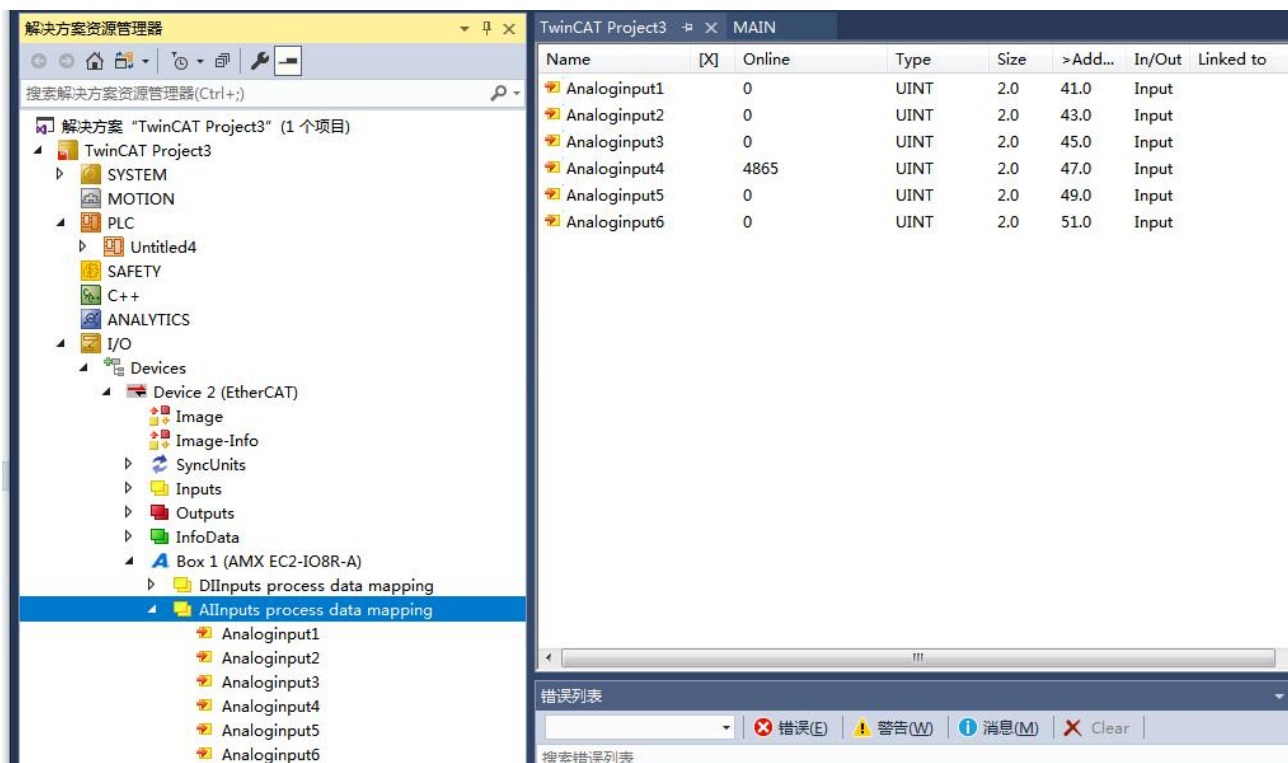
Luego el quinto canal tiene una salida:



3.2.3 Entrada analógica

Entrada analógica EC2-IO8R-A, conversión analógica a digital 0-10 V o 0-20 mA, correspondiente a 0-10000, como se muestra en la figura siguiente.

El cuarto valor de entrada analógica es 4865, correspondiente a un voltaje de entrada de aproximadamente 4,86 V.



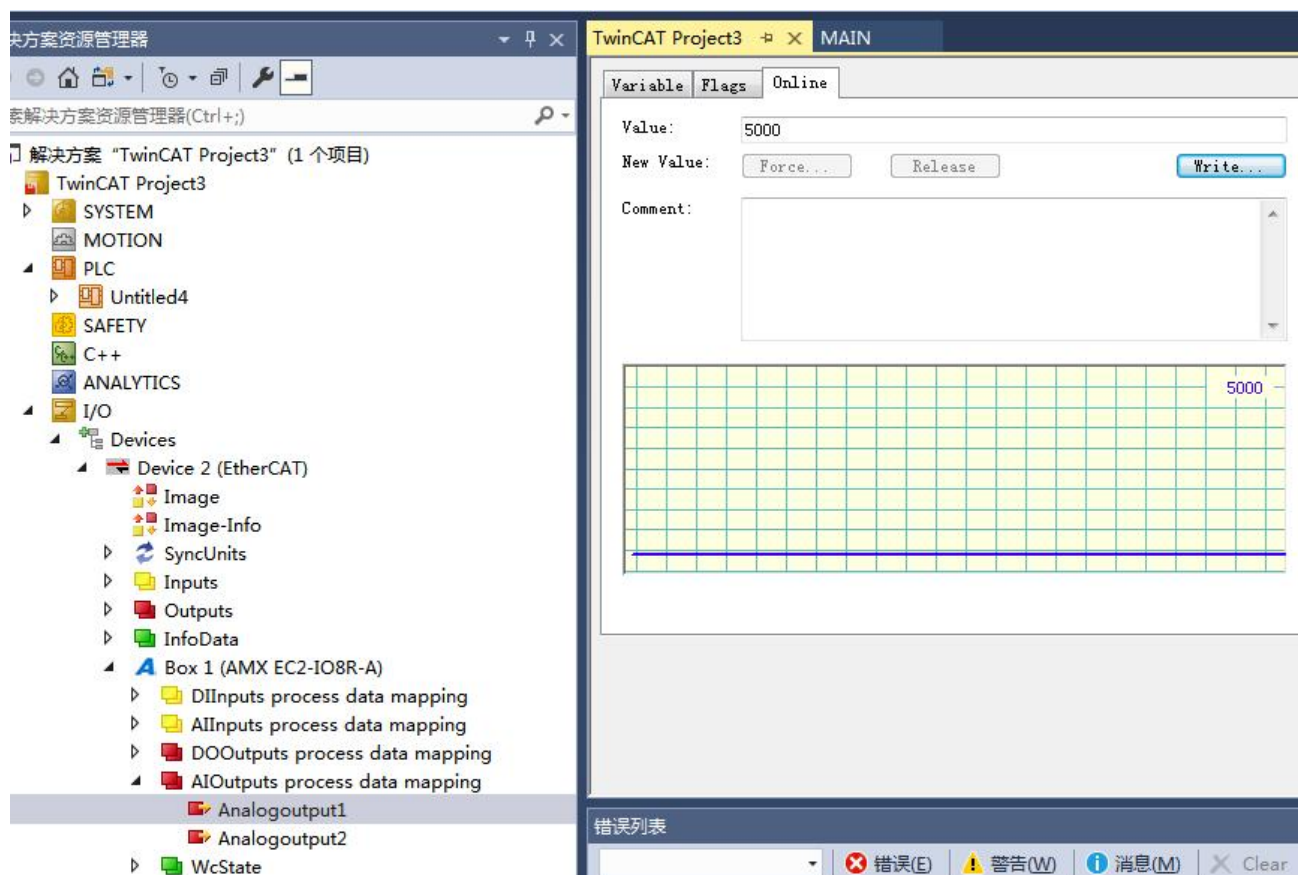
Name	[X]	Online	Type	Size	> Add...	In/Out	Linked to
Analoginput1		0	UINT	2.0	41.0	Input	
Analoginput2		0	UINT	2.0	43.0	Input	
Analoginput3		0	UINT	2.0	45.0	Input	
Analoginput4		4865	UINT	2.0	47.0	Input	
Analoginput5		0	UINT	2.0	49.0	Input	
Analoginput6		0	UINT	2.0	51.0	Input	

Below the table, there is a search bar and a status bar with buttons for '错误(E)', '警告(W)', '消息(M)', and 'Clear'.

3.2.4 Salida analógica

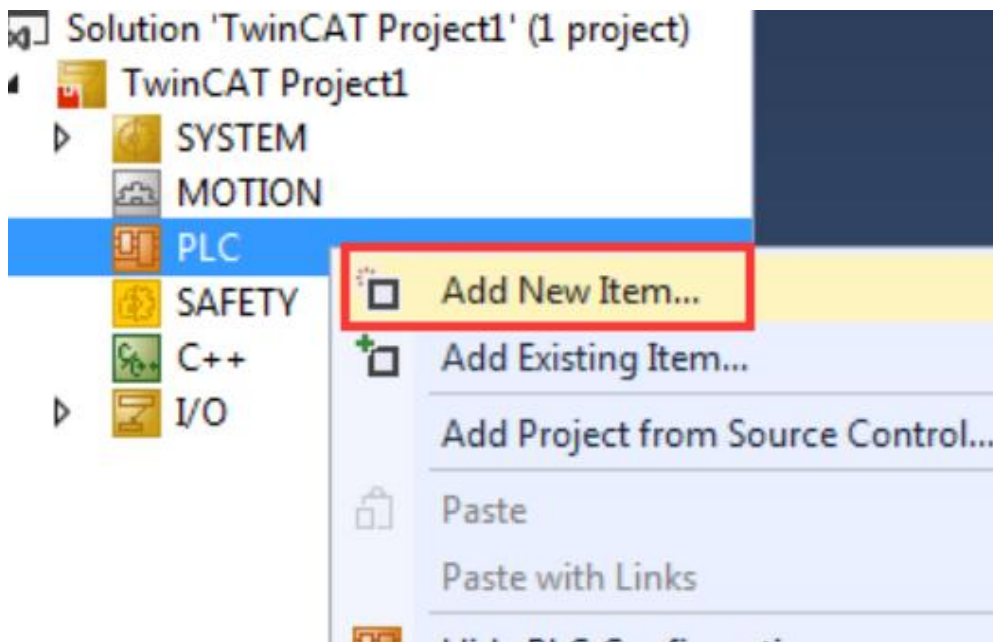
El EC2-IO8R-A cuenta con salida analógica, que proporciona conversión de analógico a digital de 0-10 V o 0-20 mA (0-10000), como se muestra en el diagrama a continuación.

El primer valor de entrada analógica es 5000, correspondiente a un voltaje de salida analógica de aproximadamente 5,0 V.

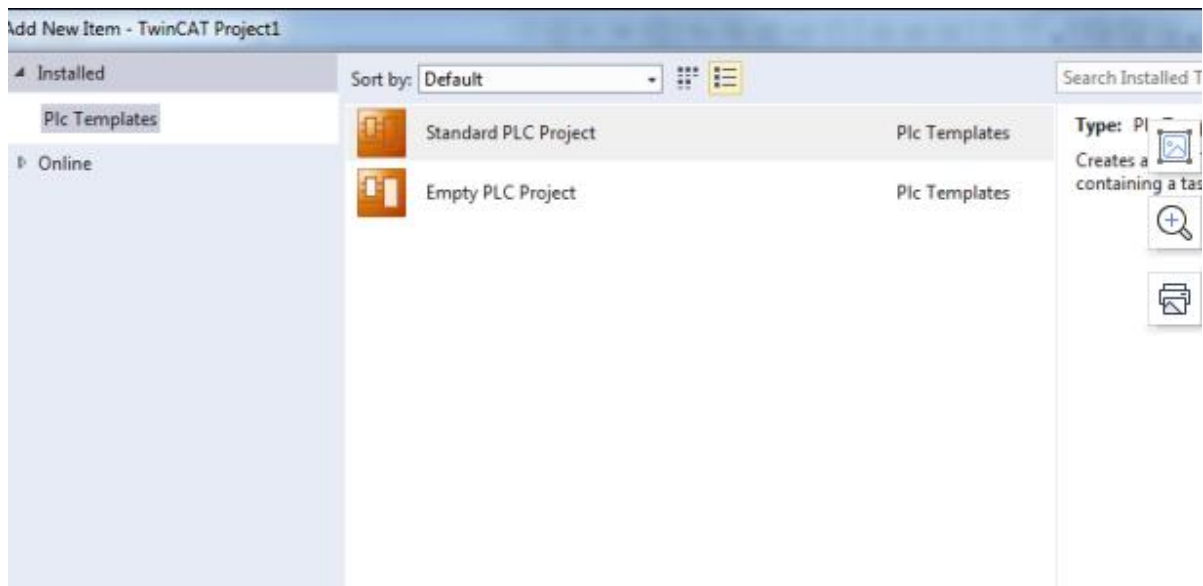


3.3 Programación y conexión sencilla de PLC mediante el software Twincat

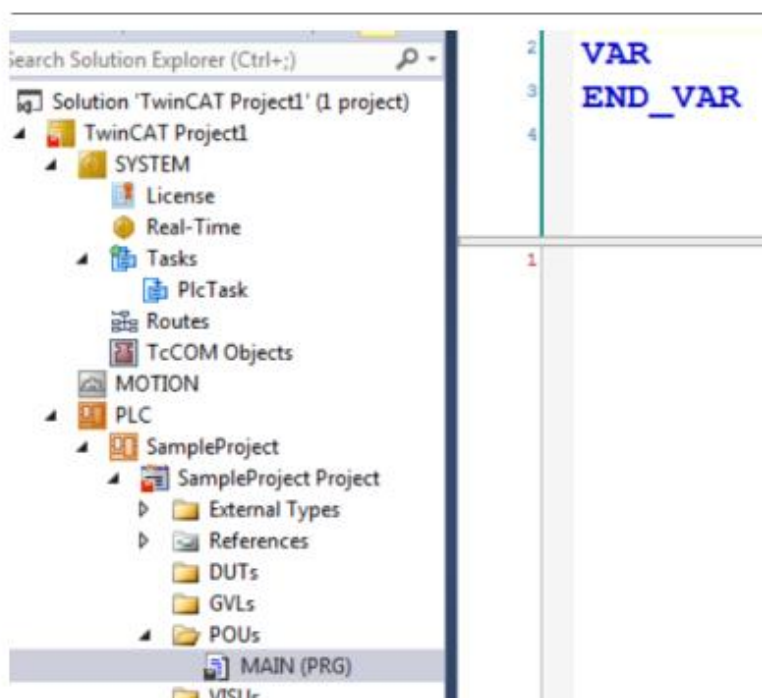
¹Después de encontrar el módulo a través del Capítulo 3.1, ubique PLC en el proyecto recién creado, haga clic derecho y cree un nuevo proyecto.SOCIEDAD ANÓNIMAproyecto



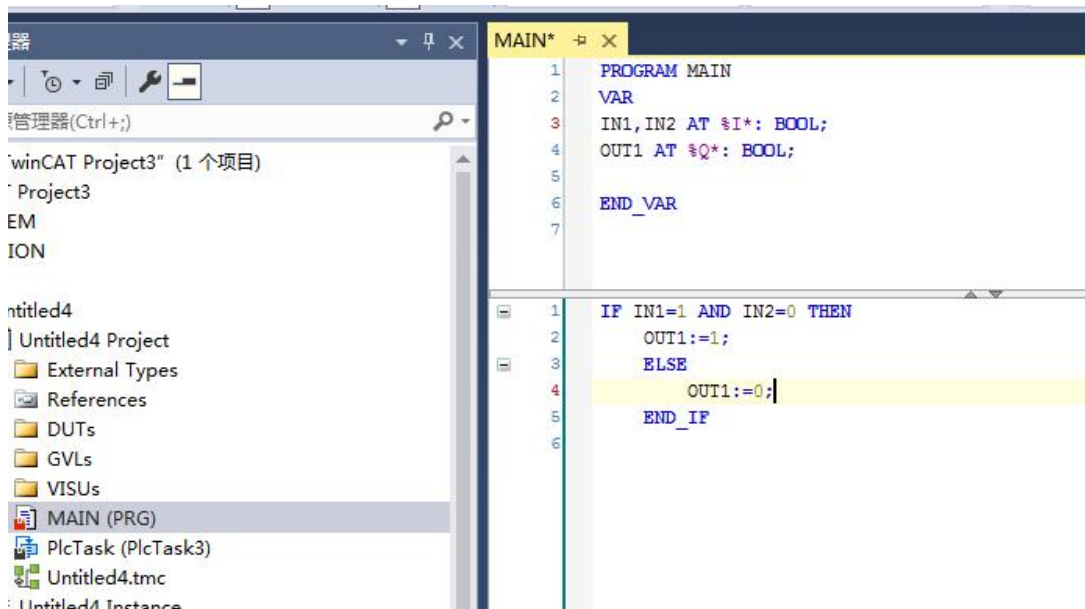
²Aparecerá una ventana emergente; ingrese...SOCIEDAD ANÓNIMANombre del proyecto (no se permiten caracteres chinos), haga clicAgregarAgregar



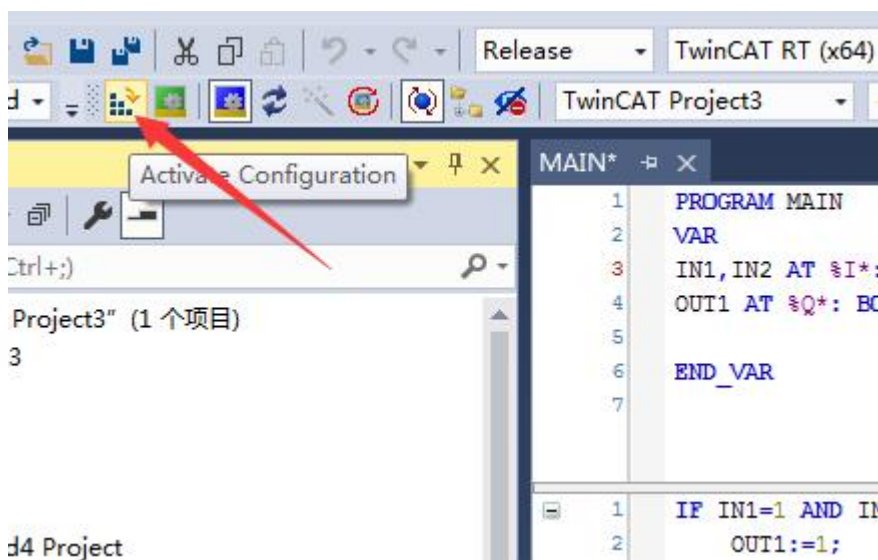
3CreadoSOCIEDAD ANÓNIMADespués de completar el proyecto, abra PLC--POUS--MAIN



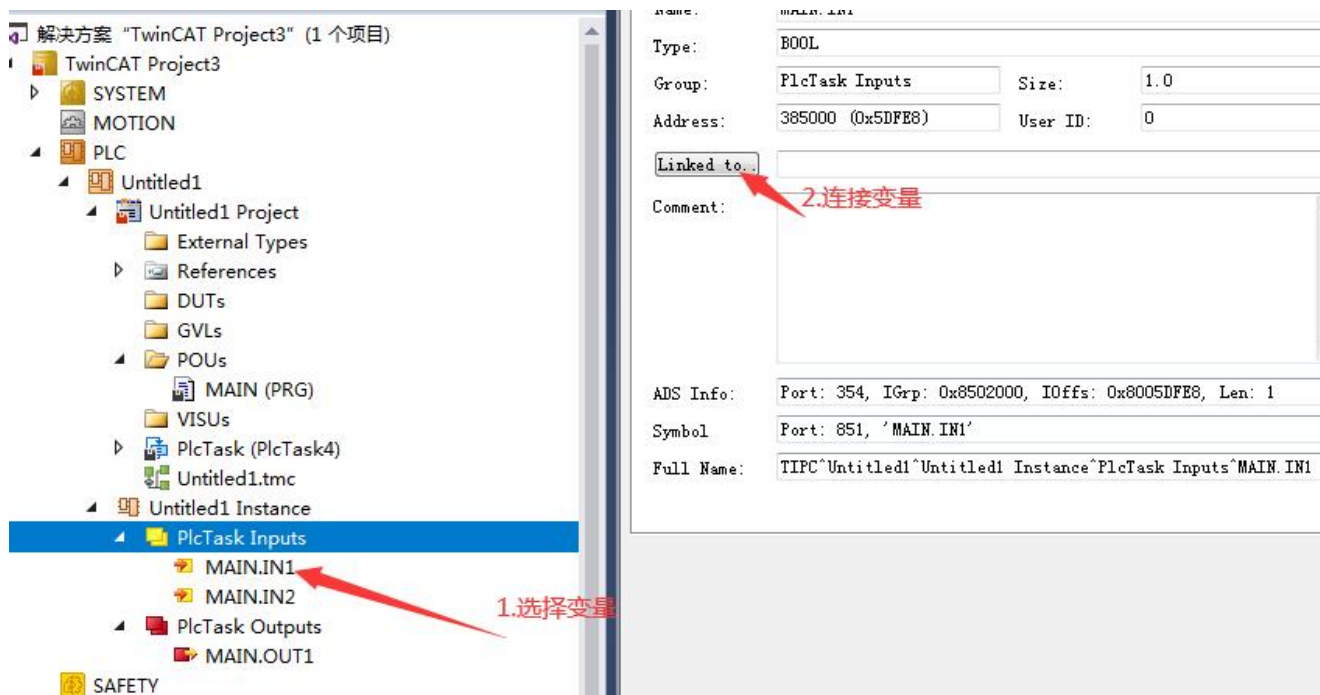
4Escribe un programa sencillo

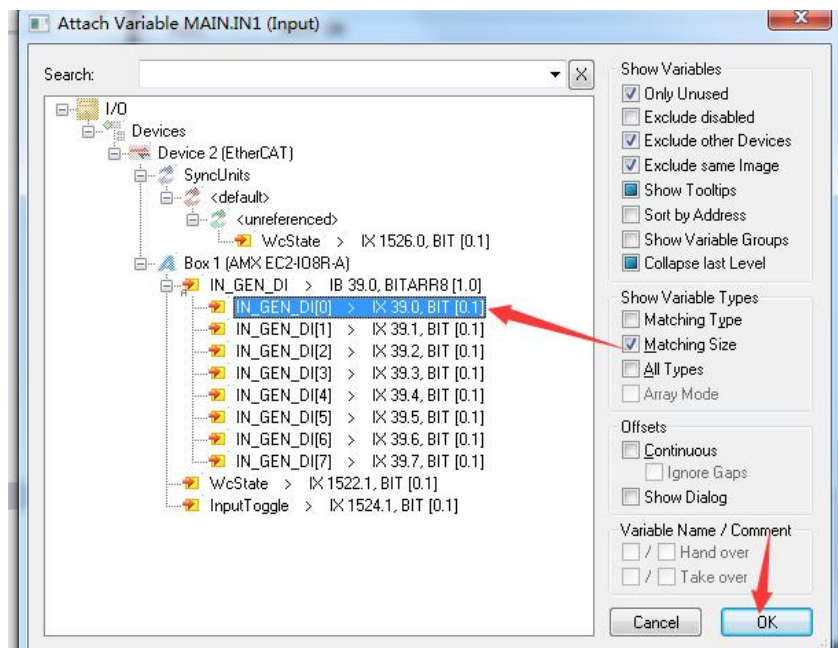


5 Activar configuración

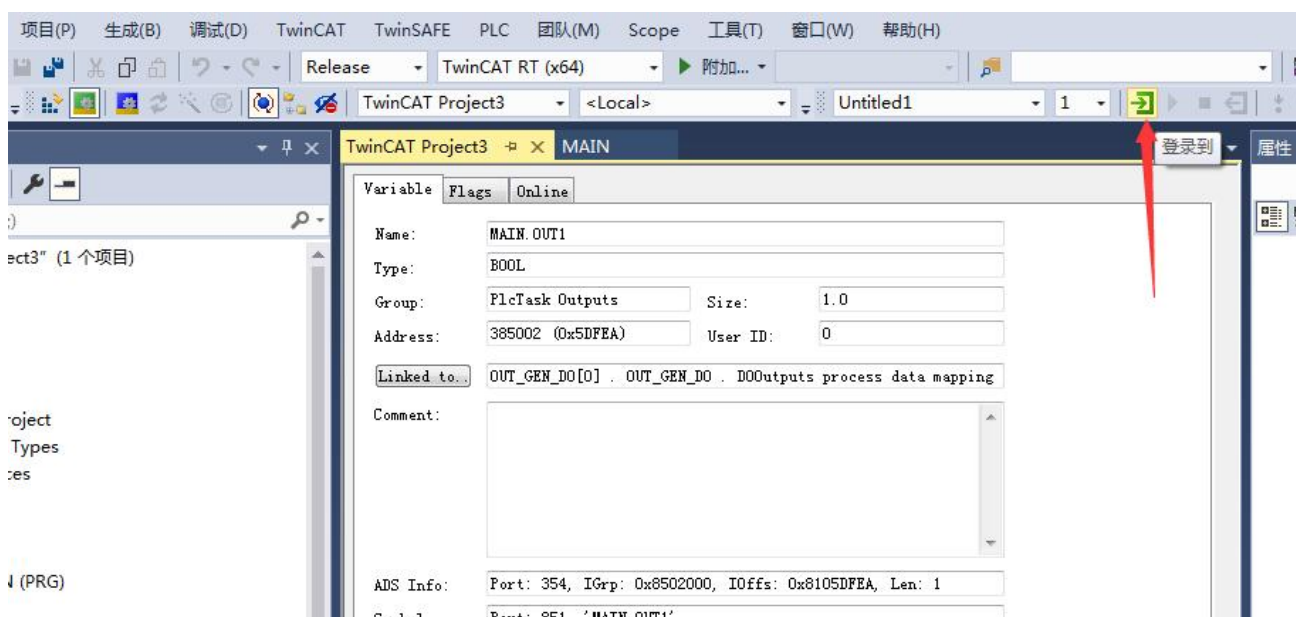


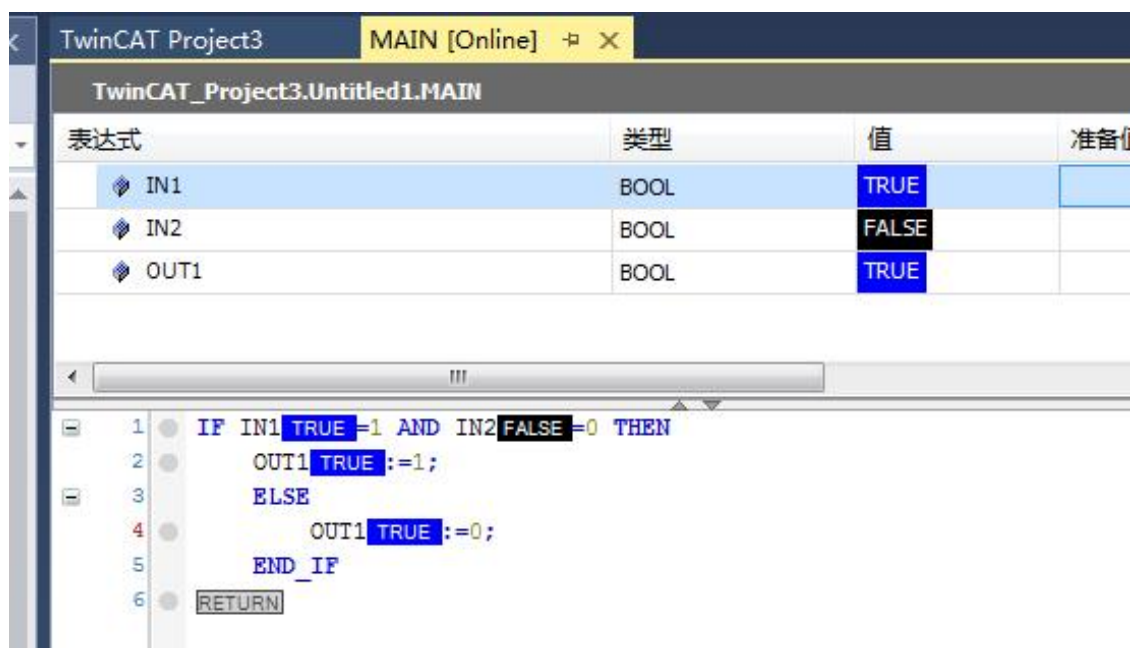
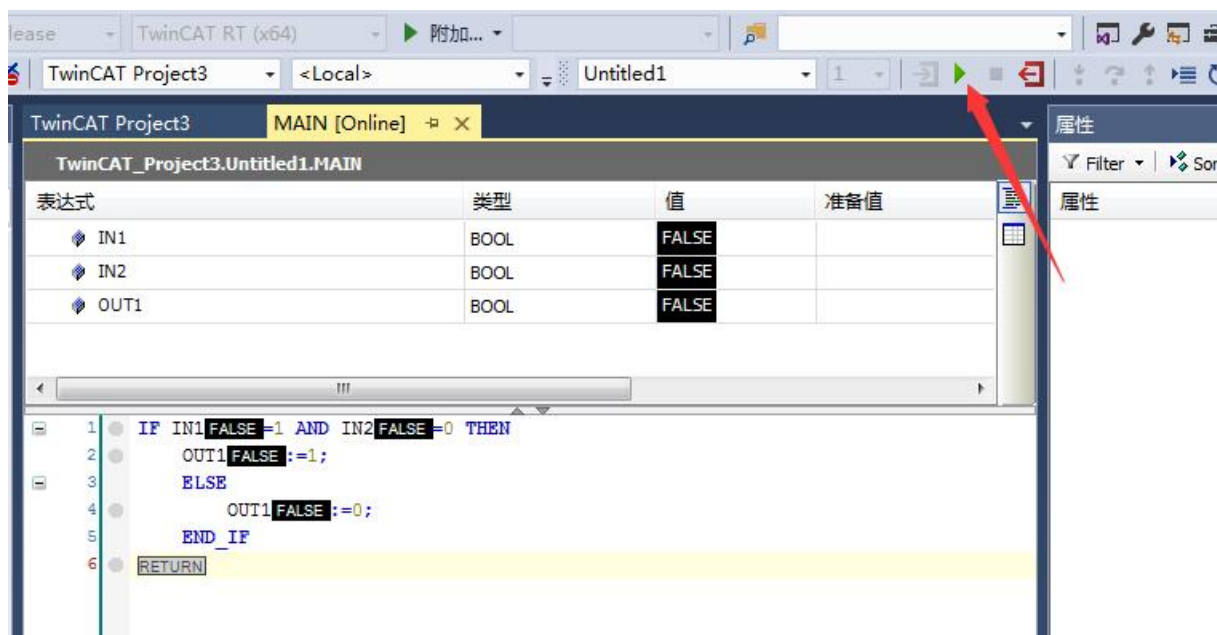
6) Conexión de variables





7\AccesoSOCIEDAD ANÓNIMA,correrSOCIEDAD ANÓNIMA



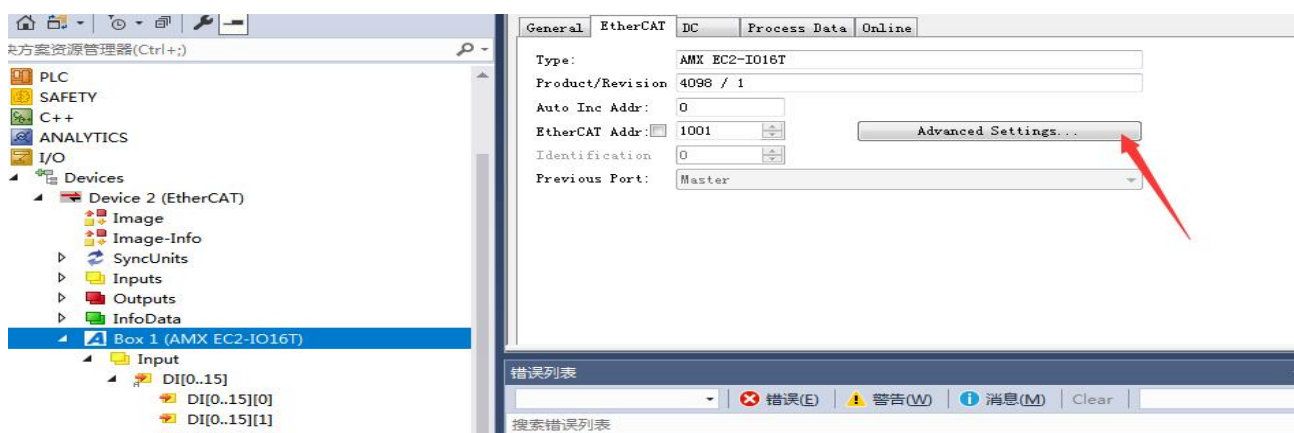


En este punto, el módulo Ethercat se ejecutará según el programa escrito en el software Twincat.

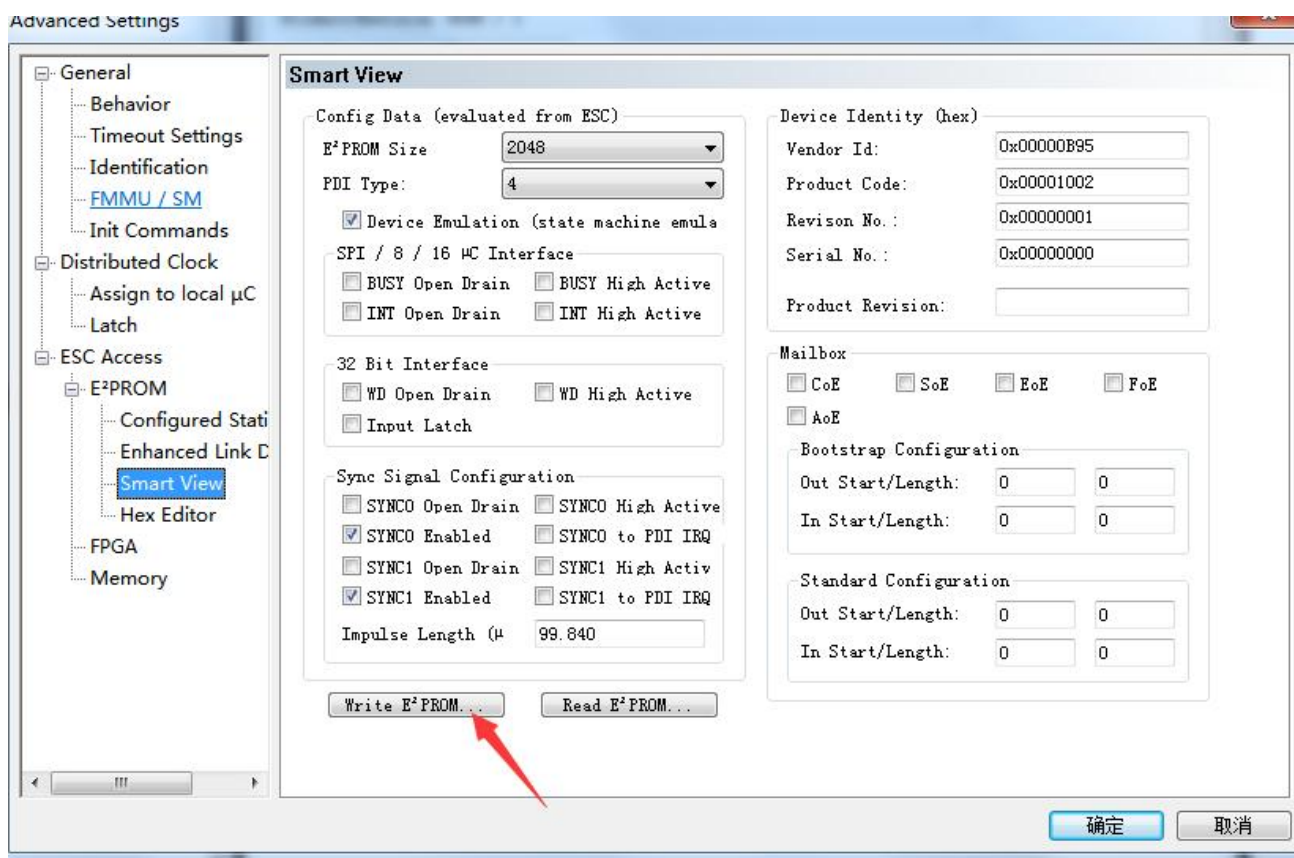
3.4 Instrucciones para la actualización de la EEPROM

- Si los nombres que se muestran para los cuadros escaneados actualmente no coinciden, puede resolver este problema reescribiendo la EEPROM, como se muestra en la imagen a continuación.

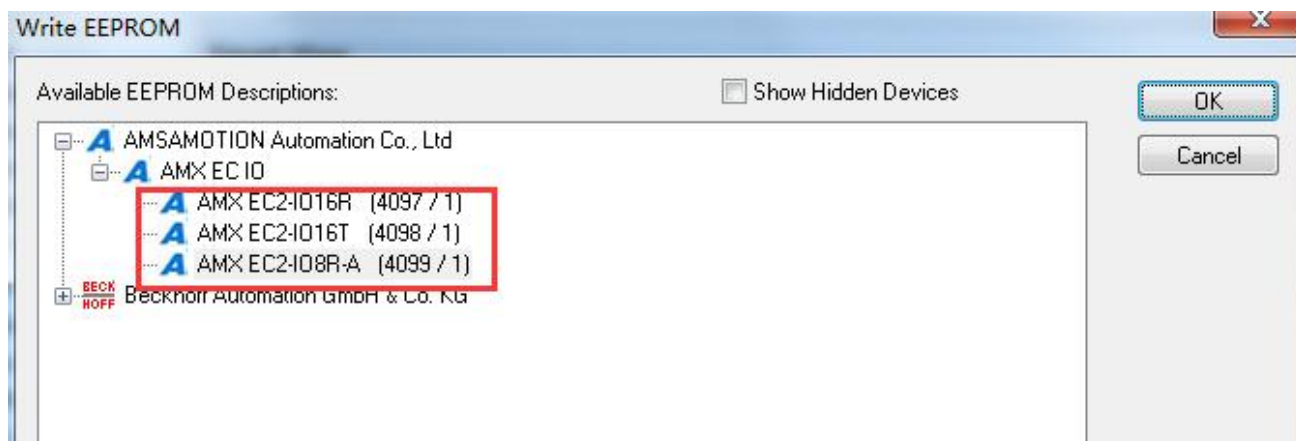
El nombre del módulo IO actual no coincide; verifique "Configuración avanzada".



-Abra el menú "Vista inteligente" a la izquierda y haga clic en "Escribir E'PROM".



- Localice el archivo correspondiente, haga doble clic en él o selecciónelo y haga clic en "Aceptar".



- Una vez completada la barra de progreso, vuelva a escanear los dispositivos de E/S.

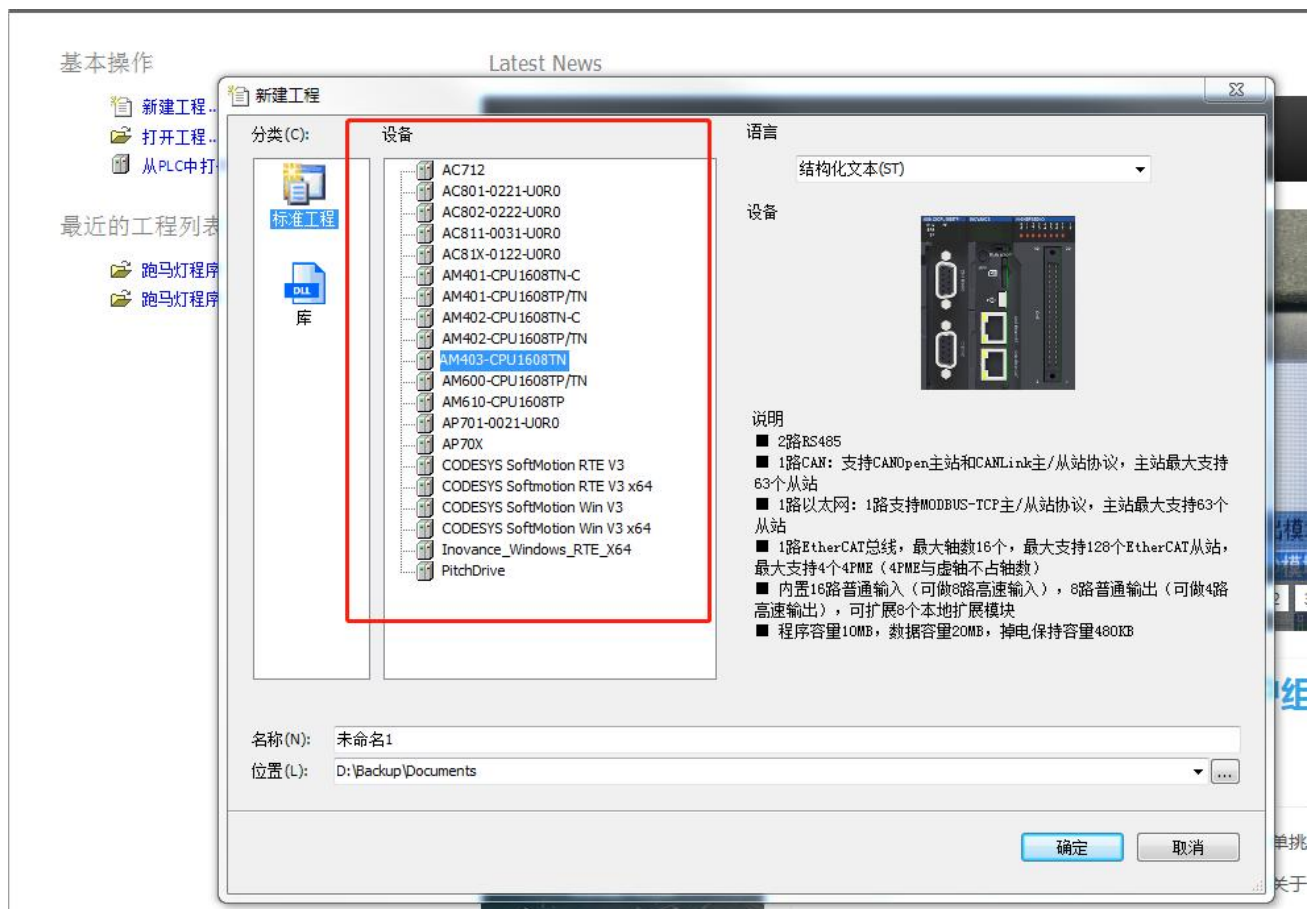
IV. Conexión de Huichuan AM401

En este capítulo se utiliza el CODESYS del PLC AMSAMOTION_EC_IO8R_A como ejemplo para demostrar cómo lograr las funciones correspondientes.

Demanda de energía.

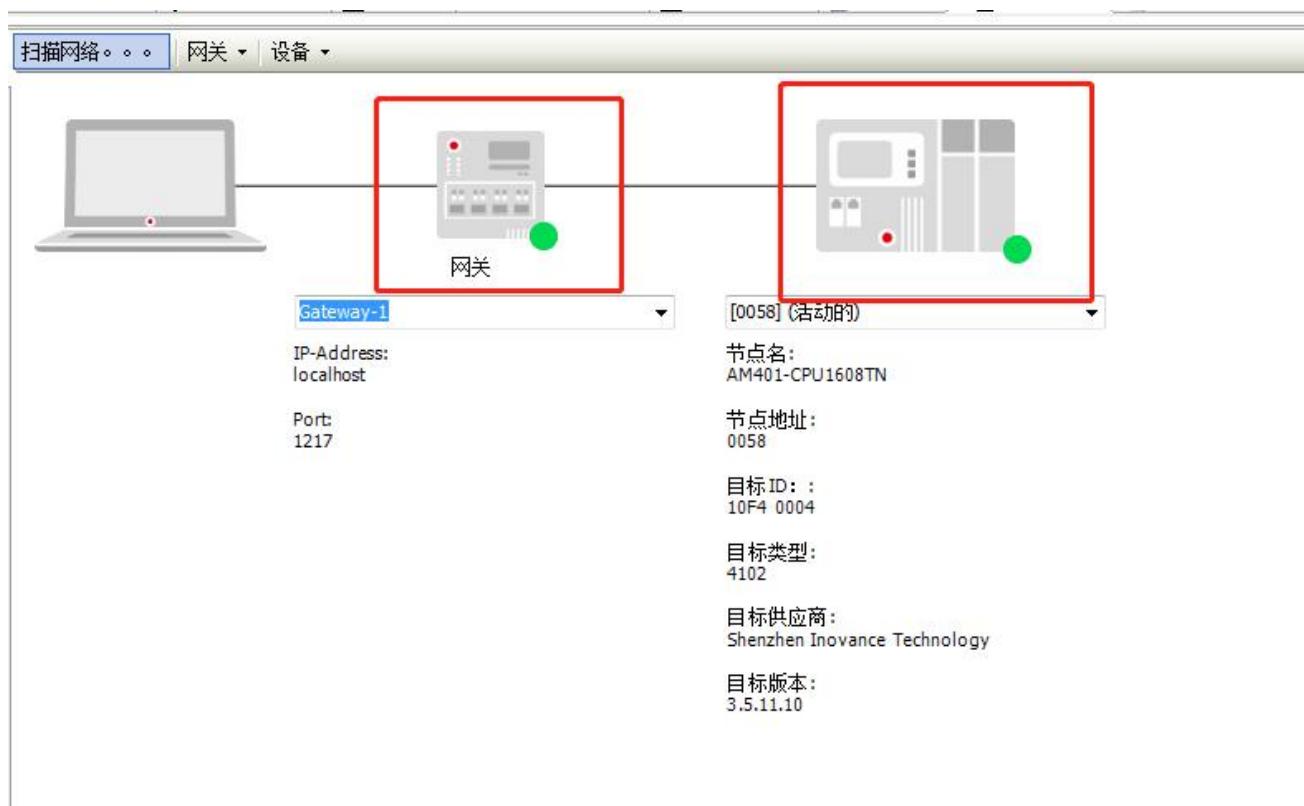
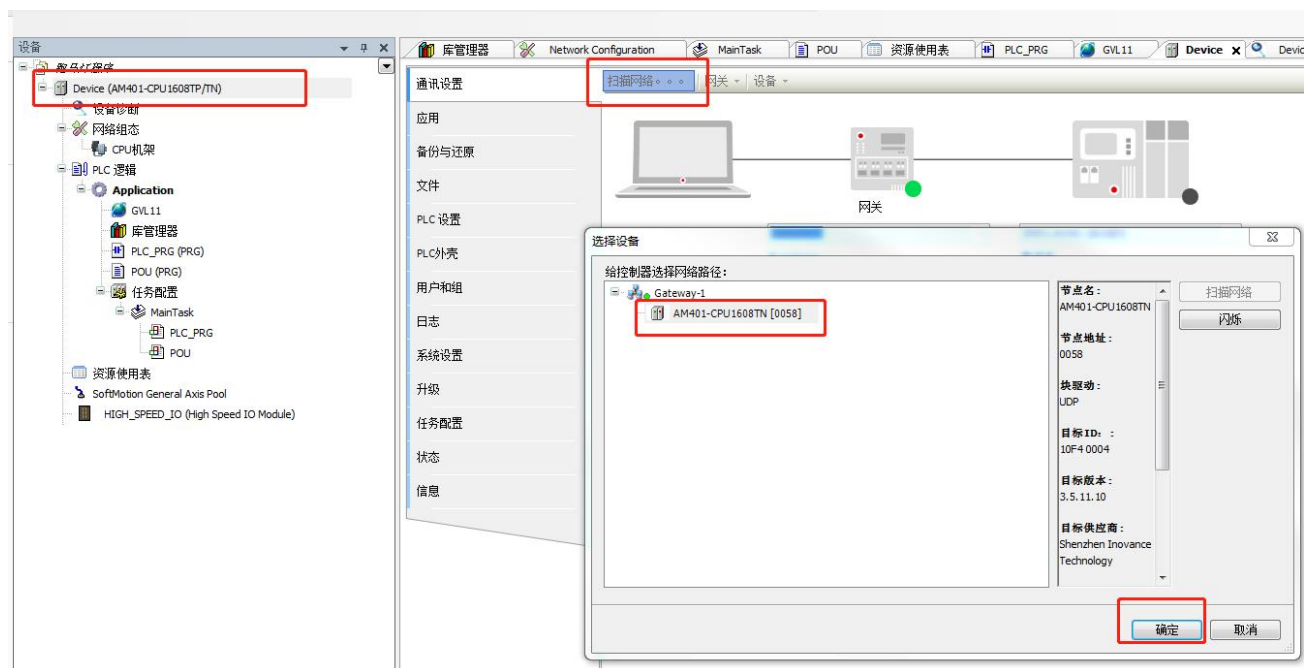
4.1 Uso del software InoProShop

1) Abra el software y cree un nuevo proyecto. Localice el modelo de PLC correspondiente, como se muestra en la siguiente imagen:

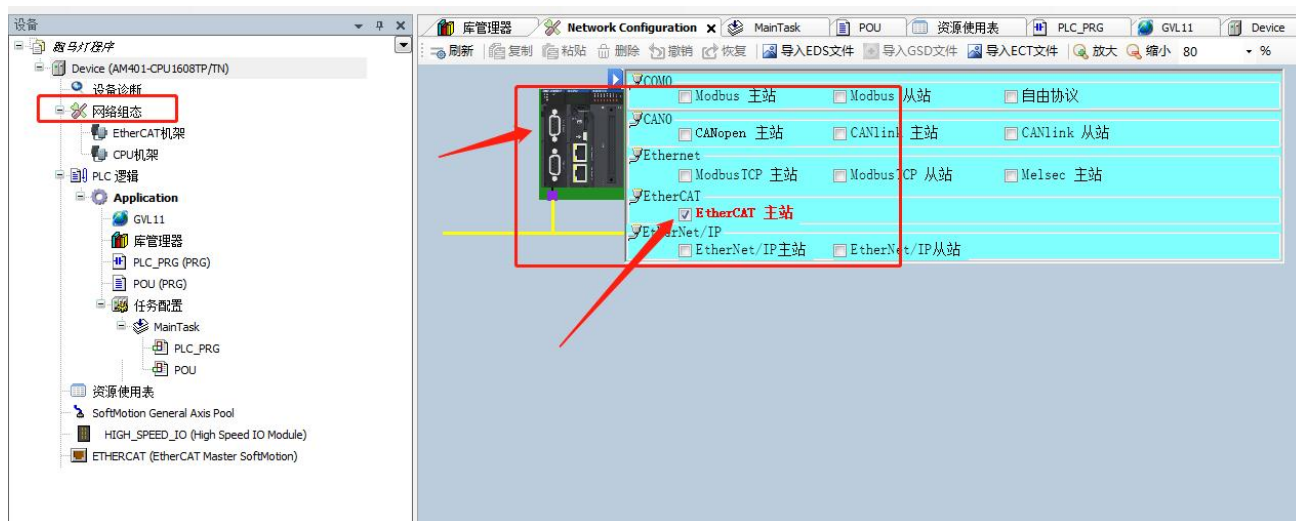


2) Abra el dispositivo, escanee la red, seleccione el PLC escaneado y haga clic en Aceptar. Si tanto la puerta de enlace como el nodo están representados por pequeños puntos verdes, esto indica...

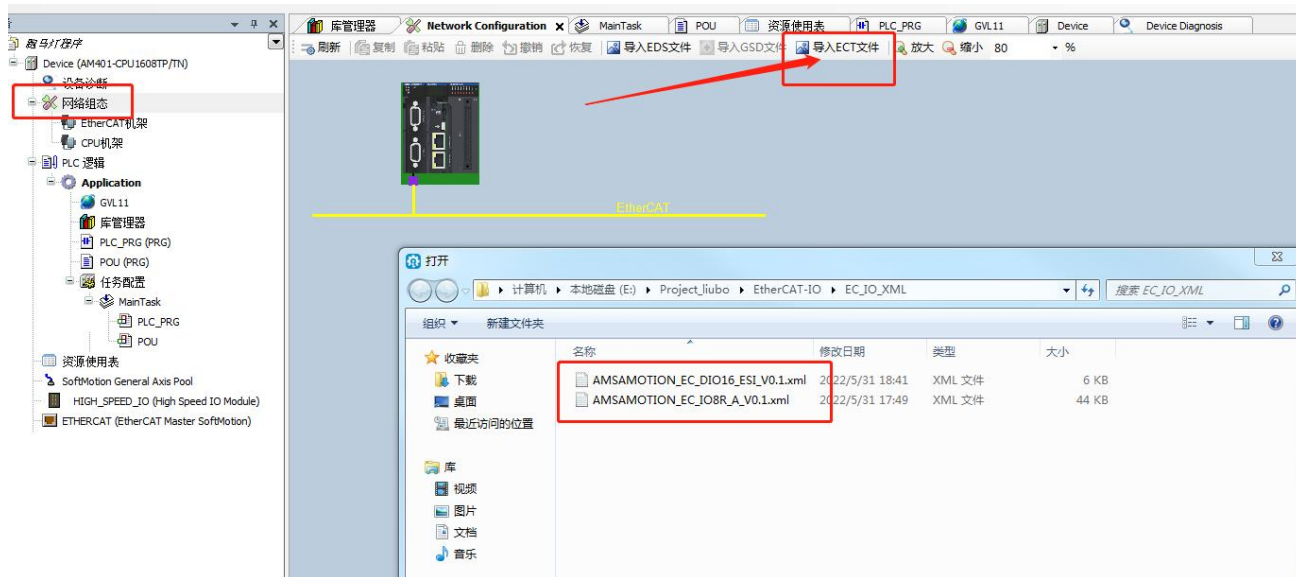
El PLC ahora está conectado correctamente.



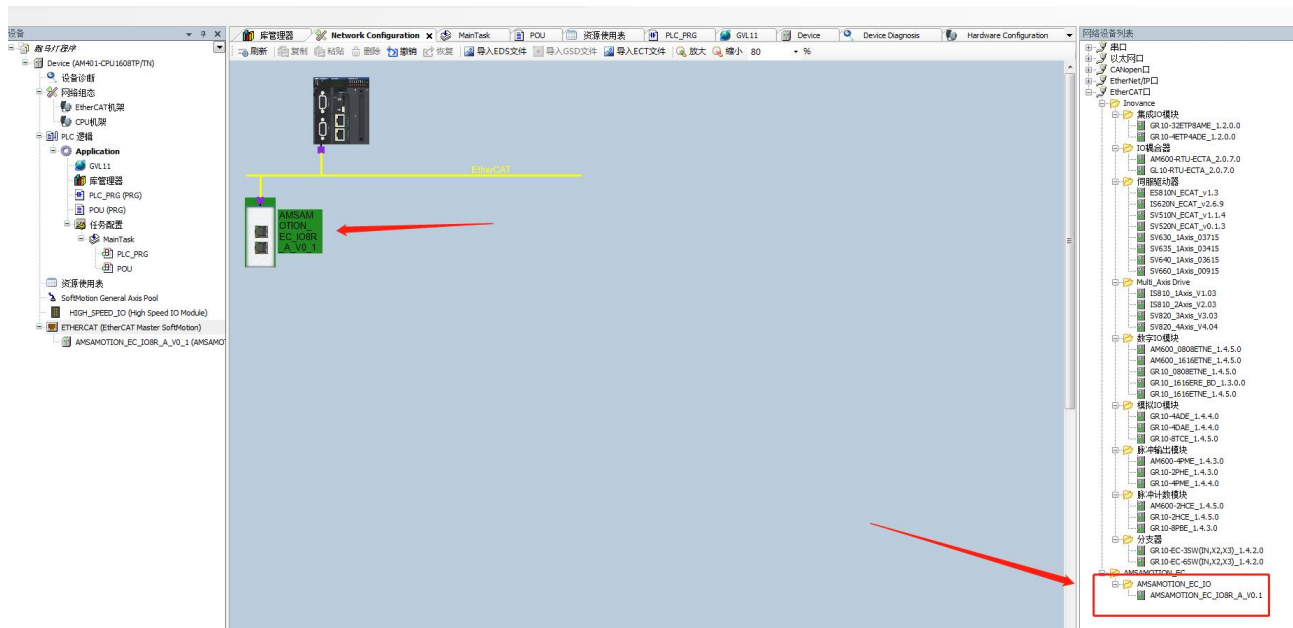
3) Haga clic en Configuración de red, haga clic en Modelo de PLC y marque EtherCAT Master.



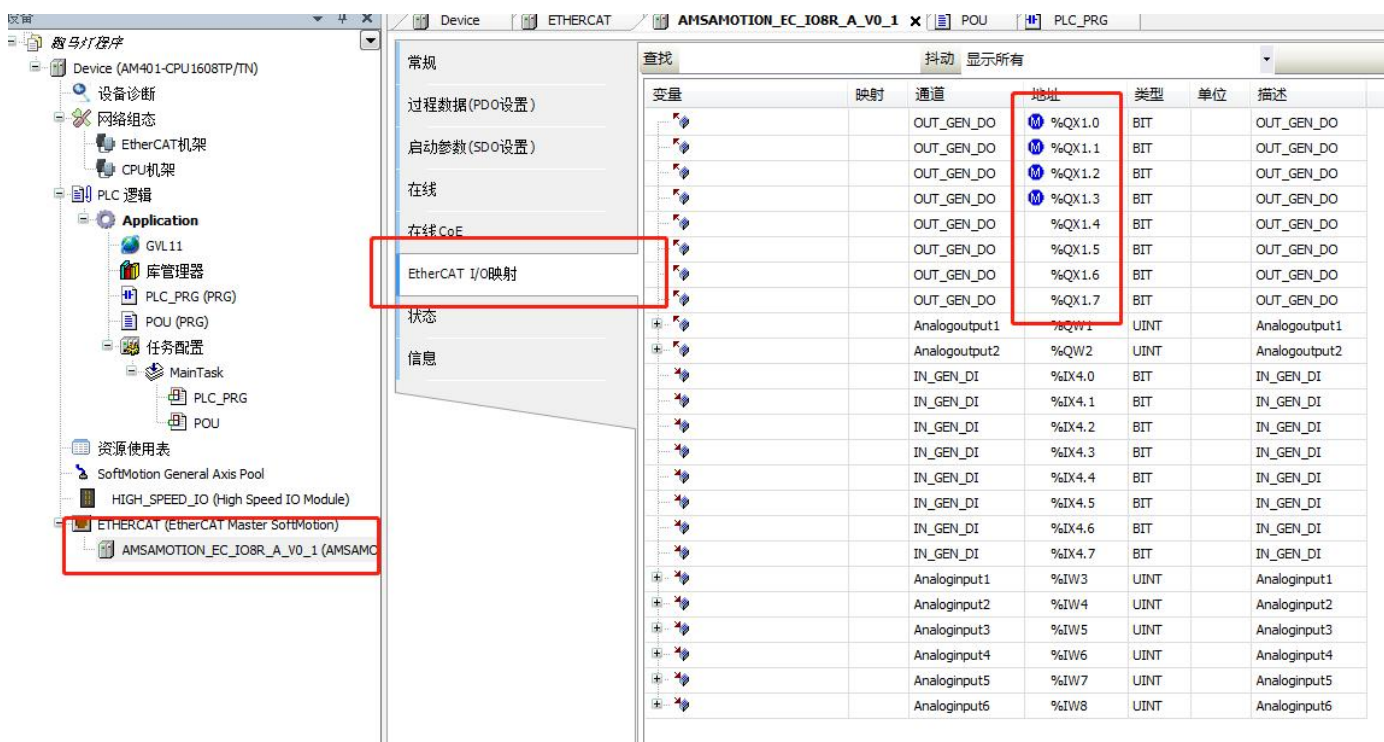
4) Haga clic en Configuración de red a la izquierda, luego haga clic en Importar archivo ECT para importar el archivo XML para el módulo correspondiente.



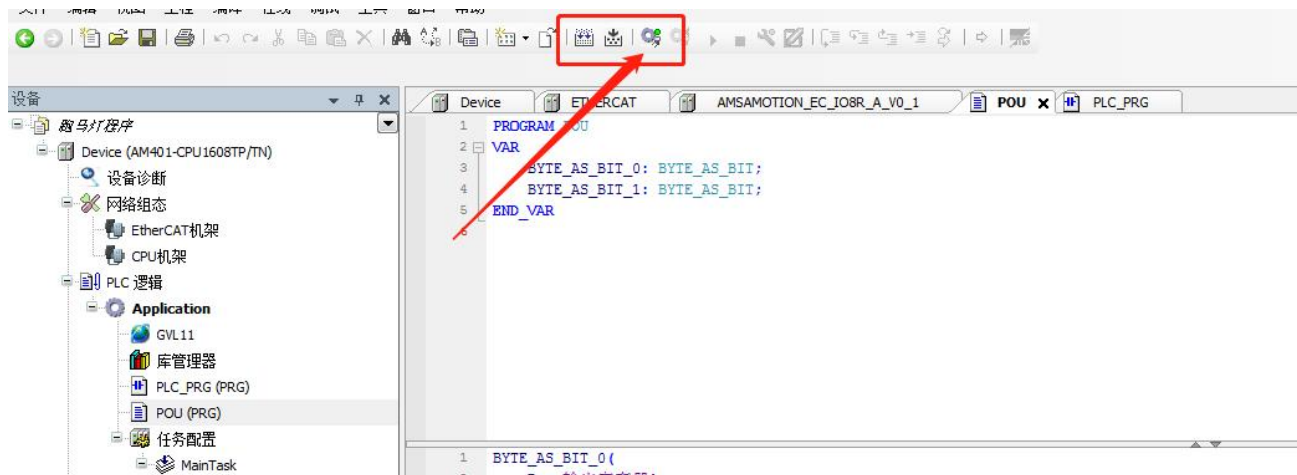
5) En este punto, la esquina inferior derecha muestra la información XML actualizada. Al hacer doble clic, se mostrará el módulo actual.



7) La asignación de E/S correspondiente se puede cambiar en la sección EtherCAT.



8) Una vez completado el mapeo, se puede escribir en el proyecto PLC.



4.2 Instrucciones de operación de E/S

4.2.1 Entrada digital

El valor predeterminado del parámetro de entrada EtherCAT-IO es FALSO. Si el nivel válido del canal de entrada EtherCAT-IO es...

La matriz anterior muestra VERDADERO, lo que se puede ver en "Mapeo de E/S EtherCAT".

The screenshot shows the AMSAMOTION software interface. The 'EtherCAT I/O映射' (EtherCAT I/O Mapping) tab is selected. The 'IN_GEN_DI' (Digital Input) section is highlighted with a red box, showing a list of digital inputs with their addresses and types. The 'OUT_GEN_DO' (Digital Output) section is also visible, showing a list of digital outputs with their addresses and types. The 'EtherCAT I/O映射' tab is highlighted with a red box.

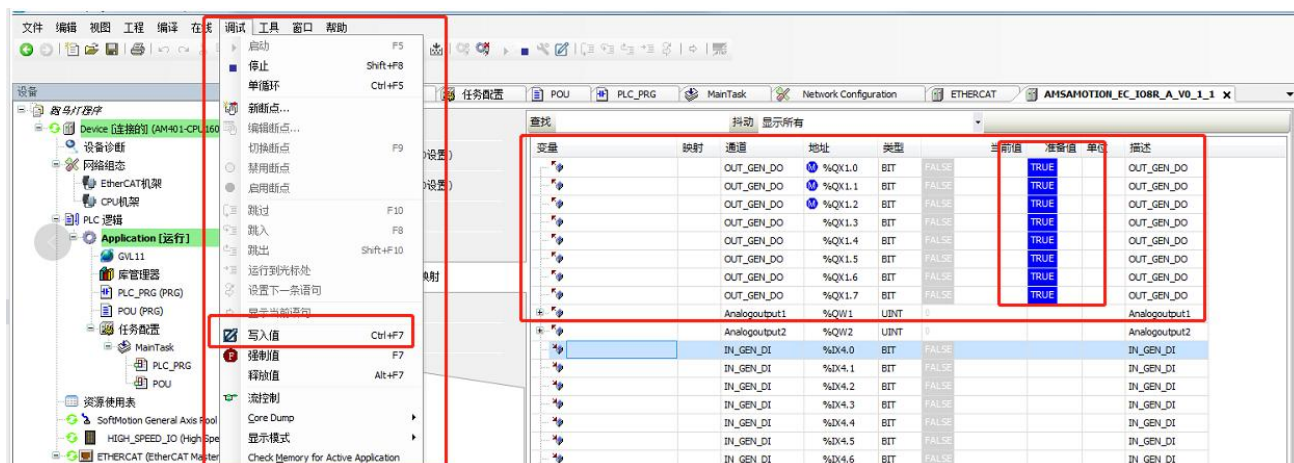
变量	映射	通道	地址	类型	当前值	准警值	单位	描述
OUT_GEN_DO			%QX1.0	BIT	FALSE	TRUE		OUT_GEN_DO
OUT_GEN_DO			%QX1.1	BIT	FALSE	TRUE		OUT_GEN_DO
OUT_GEN_DO			%QX1.2	BIT	FALSE	TRUE		OUT_GEN_DO
OUT_GEN_DO			%QX1.3	BIT	FALSE	TRUE		OUT_GEN_DO
OUT_GEN_DO			%QX1.4	BIT	FALSE	TRUE		OUT_GEN_DO
OUT_GEN_DO			%QX1.5	BIT	FALSE	TRUE		OUT_GEN_DO
OUT_GEN_DO			%QX1.6	BIT	FALSE	TRUE		OUT_GEN_DO
OUT_GEN_DO			%QX1.7	BIT	FALSE	TRUE		OUT_GEN_DO
Analogoutput1			%QW1	UINT	0			Analogoutput1
Analogoutput2			%QW2	UINT	0			Analogoutput2
IN_GEN_DI			%DX4.0	BIT	FALSE			IN_GEN_DI
IN_GEN_DI			%DX4.1	BIT	FALSE			IN_GEN_DI
IN_GEN_DI			%DX4.2	BIT	FALSE			IN_GEN_DI
IN_GEN_DI			%DX4.3	BIT	FALSE			IN_GEN_DI
IN_GEN_DI			%DX4.4	BIT	FALSE			IN_GEN_DI
IN_GEN_DI			%DX4.5	BIT	FALSE			IN_GEN_DI
IN_GEN_DI			%DX4.6	BIT	FALSE			IN_GEN_DI
IN_GEN_DI			%DX4.7	BIT	FALSE			IN_GEN_DI
Analoginput1			%IW3	UINT	0			Analoginput1
Analoginput2			%IW4	UINT	0			Analoginput2
Analoginput3			%IW5	UINT	0			Analoginput3
Analoginput4			%IW6	UINT	0			Analoginput4
Analoginput5			%IW7	UINT	0			Analoginput5
Analoginput6			%IW8	UINT	0			Analoginput6

4.2.2 Salida digital

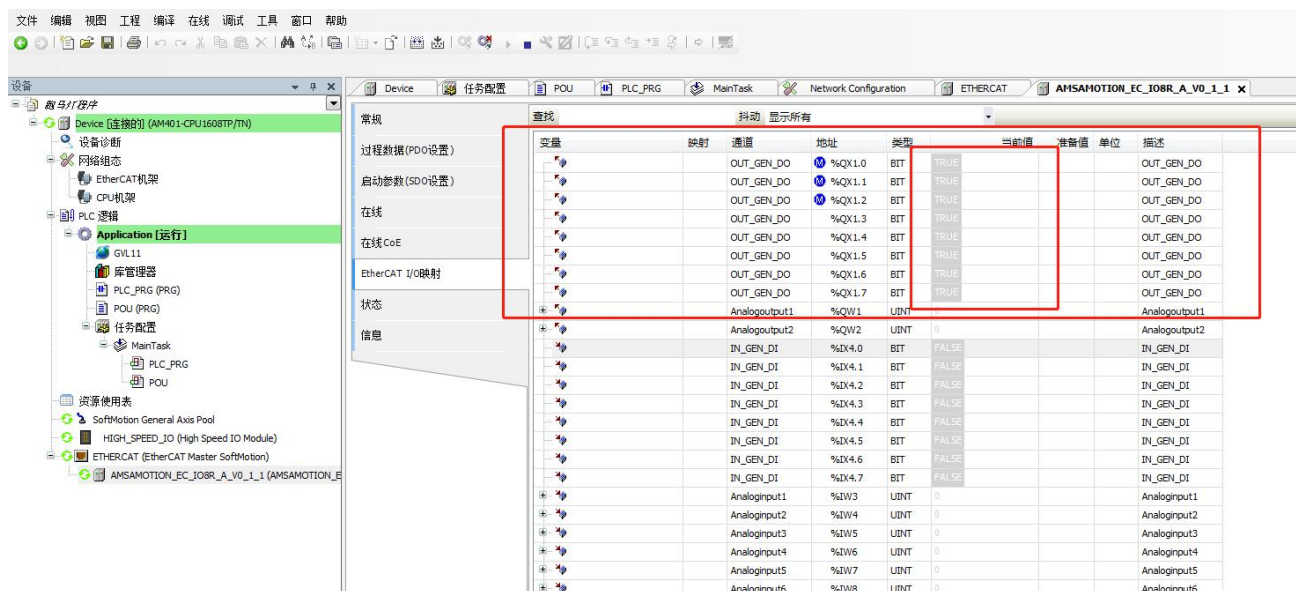
La salida EtherCAT-IO es baja por defecto, con un valor de parámetro FALSO. Si el canal de salida EtherCAT-IO...

En la configuración de "Mapeo de E/S EtherCAT", para generar un nivel alto, escriba VERDADERO en el valor de preparación; para generar un nivel bajo, escriba VERDADERO.

Es decir, escriba FALSO y luego haga clic en Escribir en la barra de menú de depuración.



El terminal de salida emite un nivel alto Estado de visualización correspondiente



4.2.3 Entrada analógica

-Como se muestra en la figura siguiente, las entradas analógicas están asignadas en "EtherCAT I/O".Lista

La entrada analógica 1 corresponde a I1

La entrada analógica 2 corresponde a I2

La entrada analógica 3 corresponde a I3

La entrada analógica 4 corresponde a V1

La entrada analógica 5 corresponde a V2

La entrada analógica 6 corresponde a V3

La entrada analógica IN_I se muestra en mA. Por ejemplo, la entrada analógica 1 muestra actualmente 9965, que corresponde a 9,965 mA.

La entrada analógica IN_V se muestra en mV. Por ejemplo, la entrada analógica 4 muestra actualmente 4953, que corresponde a 4,953 V.

变量	映射	通道	地址	类型	当前值	准备值	单位	描述
OUT_GEN_DO		OUT_GEN_DO	%QX1.0	BIT	FALSE			OUT_GEN_DO
OUT_GEN_DO		OUT_GEN_DO	%QX1.1	BIT	FALSE			OUT_GEN_DO
OUT_GEN_DO		OUT_GEN_DO	%QX1.2	BIT	FALSE			OUT_GEN_DO
OUT_GEN_DO		OUT_GEN_DO	%QX1.3	BIT	FALSE			OUT_GEN_DO
OUT_GEN_DO		OUT_GEN_DO	%QX1.4	BIT	FALSE			OUT_GEN_DO
OUT_GEN_DO		OUT_GEN_DO	%QX1.5	BIT	FALSE			OUT_GEN_DO
OUT_GEN_DO		OUT_GEN_DO	%QX1.6	BIT	FALSE			OUT_GEN_DO
OUT_GEN_DO		OUT_GEN_DO	%QX1.7	BIT	FALSE			OUT_GEN_DO
Analogoutput1		Analogoutput1	%QW1	UINT	5000			Analogoutput1
Analogoutput2		Analogoutput2	%QW2	UINT	0			Analogoutput2
IN_GEN_DI		IN_GEN_DI	%IX4.0	BIT	FALSE			IN_GEN_DI
IN_GEN_DI		IN_GEN_DI	%IX4.1	BIT	FALSE			IN_GEN_DI
IN_GEN_DI		IN_GEN_DI	%IX4.2	BIT	FALSE			IN_GEN_DI
IN_GEN_DI		IN_GEN_DI	%IX4.3	BIT	FALSE			IN_GEN_DI
IN_GEN_DI		IN_GEN_DI	%IX4.4	BIT	FALSE			IN_GEN_DI
IN_GEN_DI		IN_GEN_DI	%IX4.5	BIT	FALSE			IN_GEN_DI
IN_GEN_DI		IN_GEN_DI	%IX4.6	BIT	FALSE			IN_GEN_DI
IN_GEN_DI		IN_GEN_DI	%IX4.7	BIT	FALSE			IN_GEN_DI
Analoginput1		Analoginput1	%IW3	UINT	9965			Analoginput1
Analoginput2		Analoginput2	%IW4	UINT	0			Analoginput2
Analoginput3		Analoginput3	%IW5	UINT	0			Analoginput3
Analoginput4		Analoginput4	%IW6	UINT	4953			Analoginput4
Analoginput5		Analoginput5	%IW7	UINT	0			Analoginput5
Analoginput6		Analoginput6	%IW8	UINT	0			Analoginput6

4.2.4 Salida analógica

Como se muestra en la figura siguiente, la salida analógica está asignada en "EtherCAT I/O".Lista

La salida analógica 1 corresponde a I4/V4

La salida analógica 2 corresponde a I5/V5

La salida analógica OUT_I se muestra en mA. Por ejemplo, si la entrada analógica 1 muestra 5000, corresponde a 10 000 mA.

La salida analógica OUT_V se muestra en mV. Por ejemplo, si la entrada analógica 1 es 5000, corresponde a 5000 V.

El rango de los parámetros Salida analógica 1/Salida analógica 2 es de 0 a 10000, lo que representa 0 a 10 V. Solo se utiliza...

Dado el valor de voltaje correspondiente, el mismo canal también emitirá el valor de corriente correspondiente, es decir, 0-20 mA.

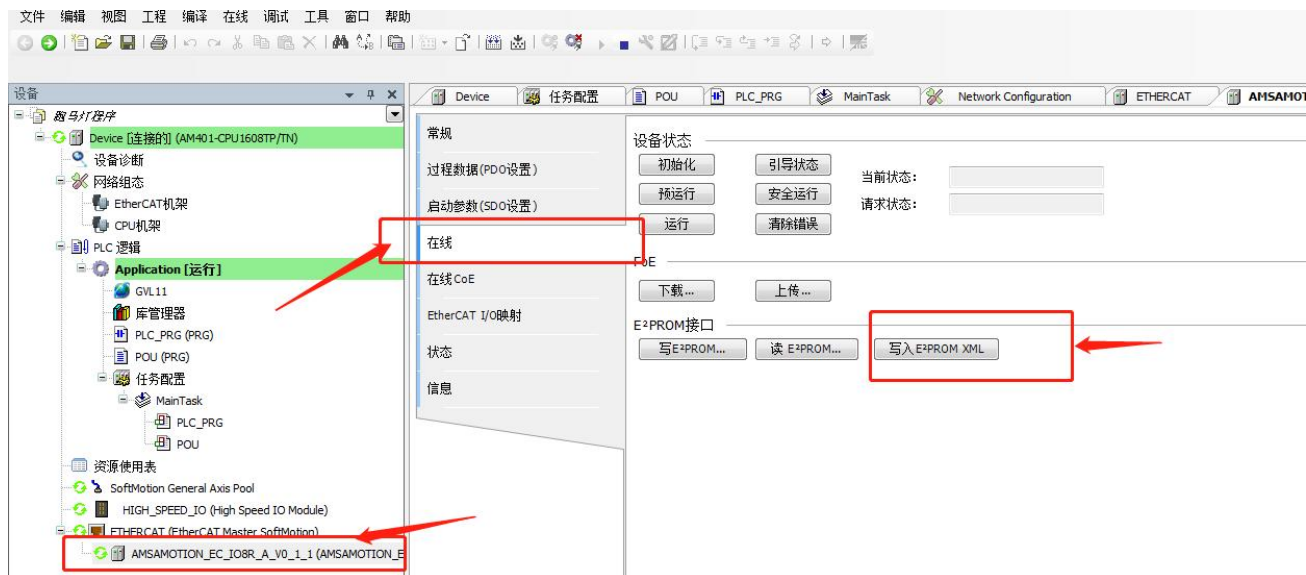
Ingrese el valor que desea escribir en el campo "Preparar valor" y luego haga clic en "Escribir valor" en el panel "Depurar".

变量	映射	通道	地址	类型	当前值	准备值	单位	描述
OUT_GEN_DO		OUT_GEN_DO	%QX1.0	BIT	TRUE			OUT_GEN_DO
OUT_GEN_DO		OUT_GEN_DO	%QX1.1	BIT	TRUE			OUT_GEN_DO
OUT_GEN_DO		OUT_GEN_DO	%QX1.2	BIT	TRUE			OUT_GEN_DO
OUT_GEN_DO		OUT_GEN_DO	%QX1.3	BIT	TRUE			OUT_GEN_DO
OUT_GEN_DO		OUT_GEN_DO	%QX1.4	BIT	TRUE			OUT_GEN_DO
OUT_GEN_DO		OUT_GEN_DO	%QX1.5	BIT	TRUE			OUT_GEN_DO
OUT_GEN_DO		OUT_GEN_DO	%QX1.6	BIT	TRUE			OUT_GEN_DO
OUT_GEN_DO		OUT_GEN_DO	%QX1.7	BIT	TRUE			OUT_GEN_DO
Analogoutput1		Analogoutput1	%QW1	UINT	5000	5000		Analogoutput1
Analogoutput2		Analogoutput2	%QW2	UINT	0			Analogoutput2
IN_GEN_DI		IN_GEN_DI	%IX4.0	BIT	FALSE			IN_GEN_DI
IN_GEN_DI		IN_GEN_DI	%IX4.1	BIT	FALSE			IN_GEN_DI
IN_GEN_DI		IN_GEN_DI	%IX4.2	BIT	FALSE			IN_GEN_DI
IN_GEN_DI		IN_GEN_DI	%IX4.3	BIT	FALSE			IN_GEN_DI
IN_GEN_DI		IN_GEN_DI	%IX4.4	BIT	FALSE			IN_GEN_DI
IN_GEN_DI		IN_GEN_DI	%IX4.5	BIT	FALSE			IN_GEN_DI
IN_GEN_DI		IN_GEN_DI	%IX4.6	BIT	FALSE			IN_GEN_DI
IN_GEN_DI		IN_GEN_DI	%IX4.7	BIT	FALSE			IN_GEN_DI
Analoginput1		Analoginput1	%IW3	UINT	0			Analoginput1
Analoginput2		Analoginput2	%IW4	UINT	0			Analoginput2
Analoginput3		Analoginput3	%IW5	UINT	0			Analoginput3
Analoginput4		Analoginput4	%IW6	UINT	0			Analoginput4
Analoginput5		Analoginput5	%IW7	UINT	0			Analoginput5
Analoginput6		Analoginput6	%IW8	UINT	0			Analoginput6

4.3, Memoria EEPROM Instrucciones de flasheo

- Cuando el PLC esté en ejecución, haga doble clic en el módulo correspondiente debajo de la columna ETHERCAT, haga clic en En línea y luego haga clic en "Escribir en EEPROM".

"XML", en este momento se escribirá automáticamente el archivo XML previamente importado (es decir, "importar archivo ECT" mencionado en el Capítulo 4.1).



Versión	Fecha de revisión	Notas de revisión	mantenedor
1.0	24 de junio de 2022	Versión inicial	Zhang