

SANYO ETHERCAT 控制器

SMC100-A

搭配台達人機介面應用



2023 年 8 月 5 日

撰寫人: 林琮偉

SANYO ETHERCAT 控制器

SMC100-A 搭配台達人機介面應用

1、接線



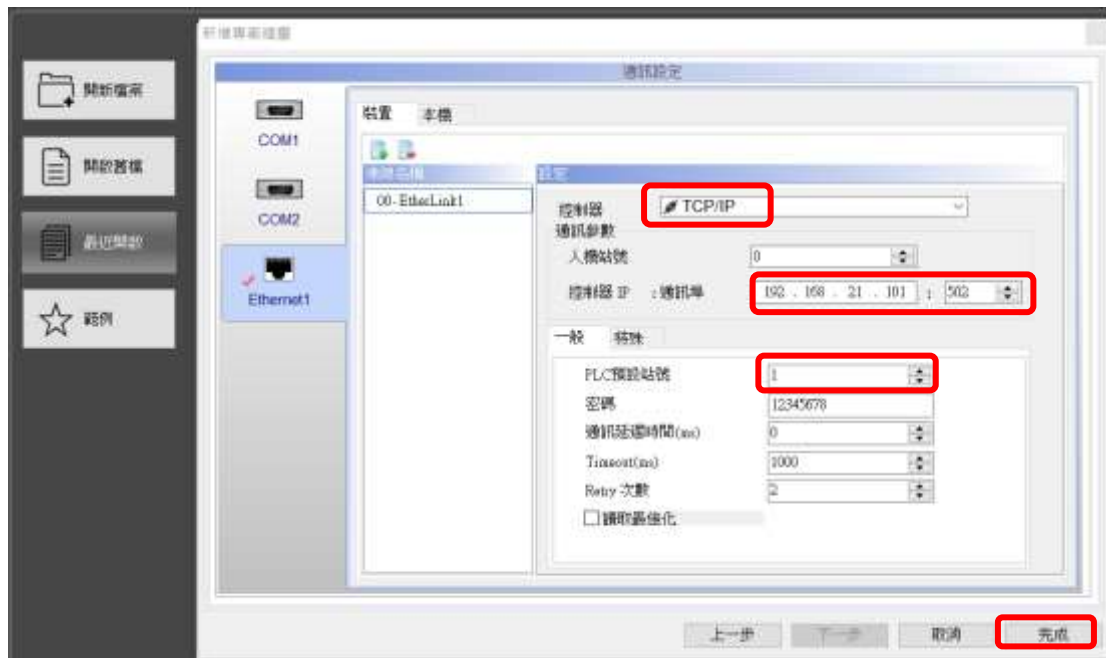
2、本範例使用台達 DOP-103WQ 做測試，開啟 DOPSOFT 新專案



3、選擇控制器通訊參數為 MODBUS TCP/IP 設定

IP 位置 192.168.21.101

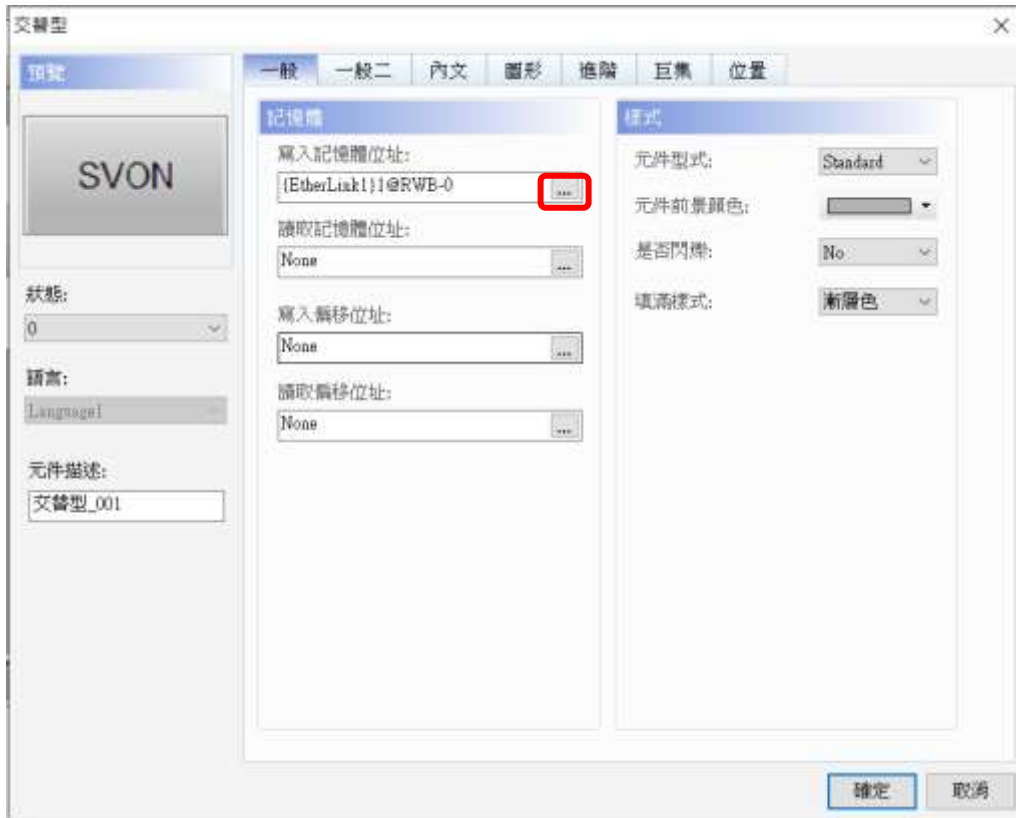
通訊埠 502 站號 1



4、於本機手動輸入”人機 IP 位置” 192.168.21.102



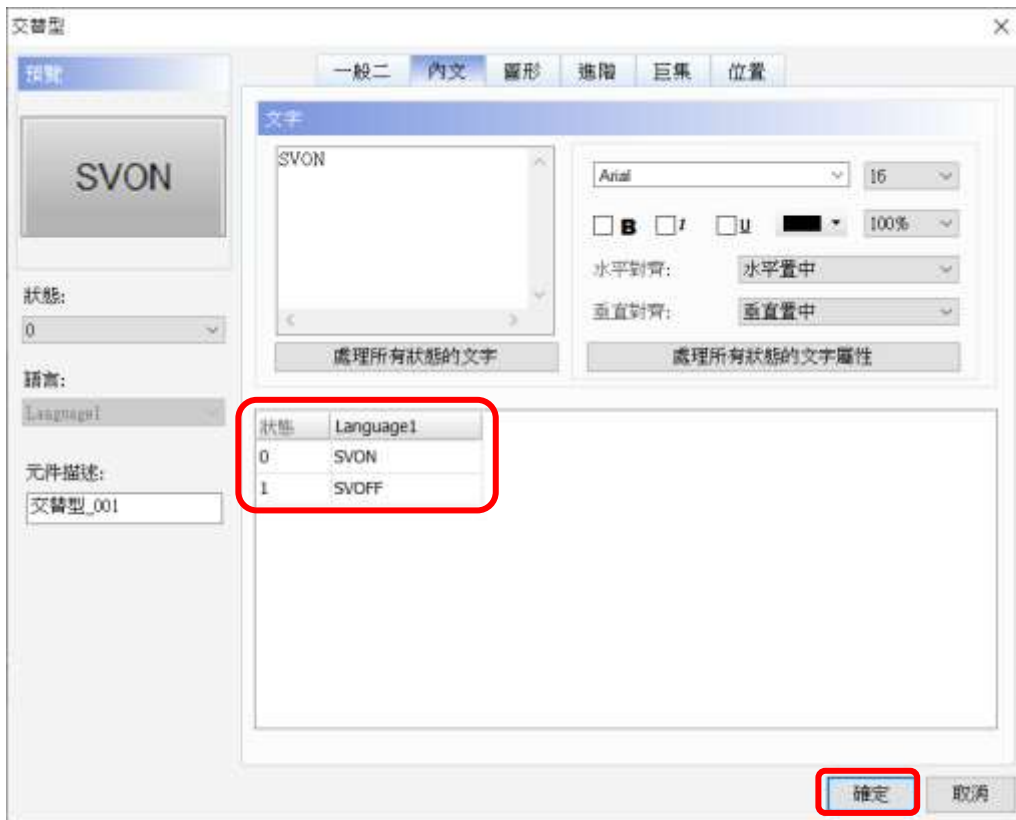
5、新增元件>按鈕>交替型 >雙擊寫入記憶體位址...



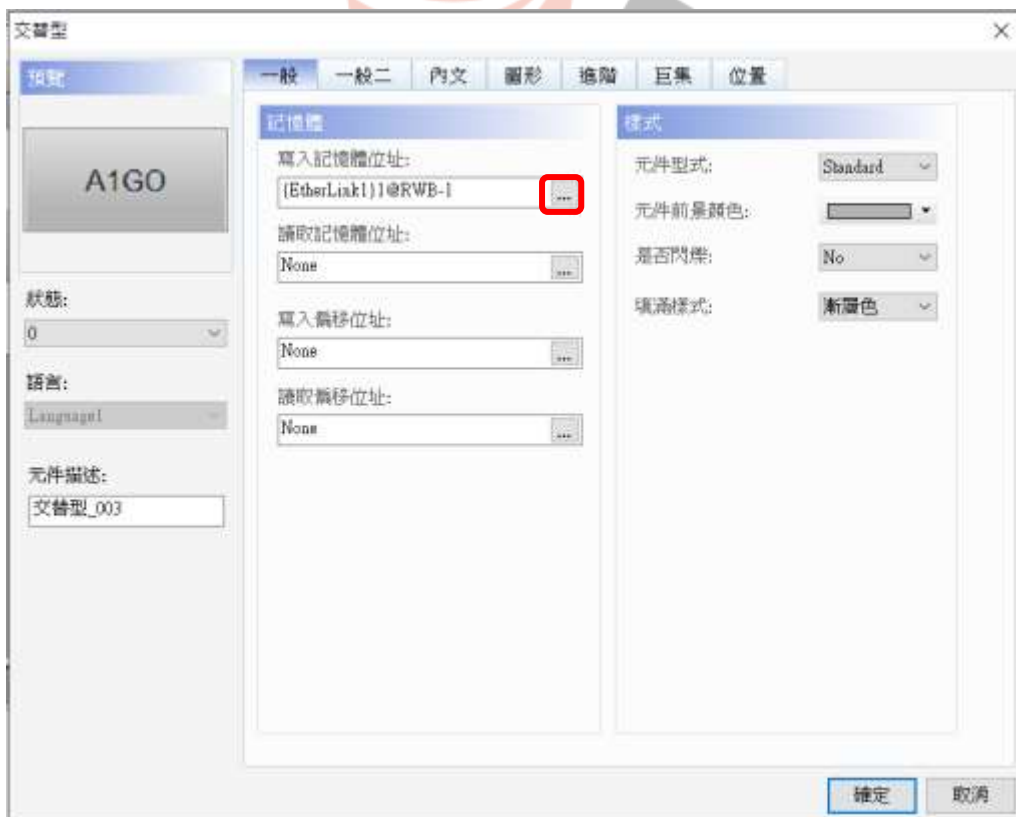
6、選擇 RWB 位址 0 點 Enter



7、設定好內文點確定



8、再新增元件>按鈕>設 ON >雙擊寫入記憶體位址...



9、選擇 RWB 位址 1 點 Enter



輸入

連線名稱: EtherLink1

型式

- 元件 (Word)
- 元件 (Bit)
- 內部記憶體 (Word)
- 內部記憶體 (Bit)
- 常數

內容

元件種類: RWB-

位址(數值): 1

數據代碼: [Empty]

常數形式

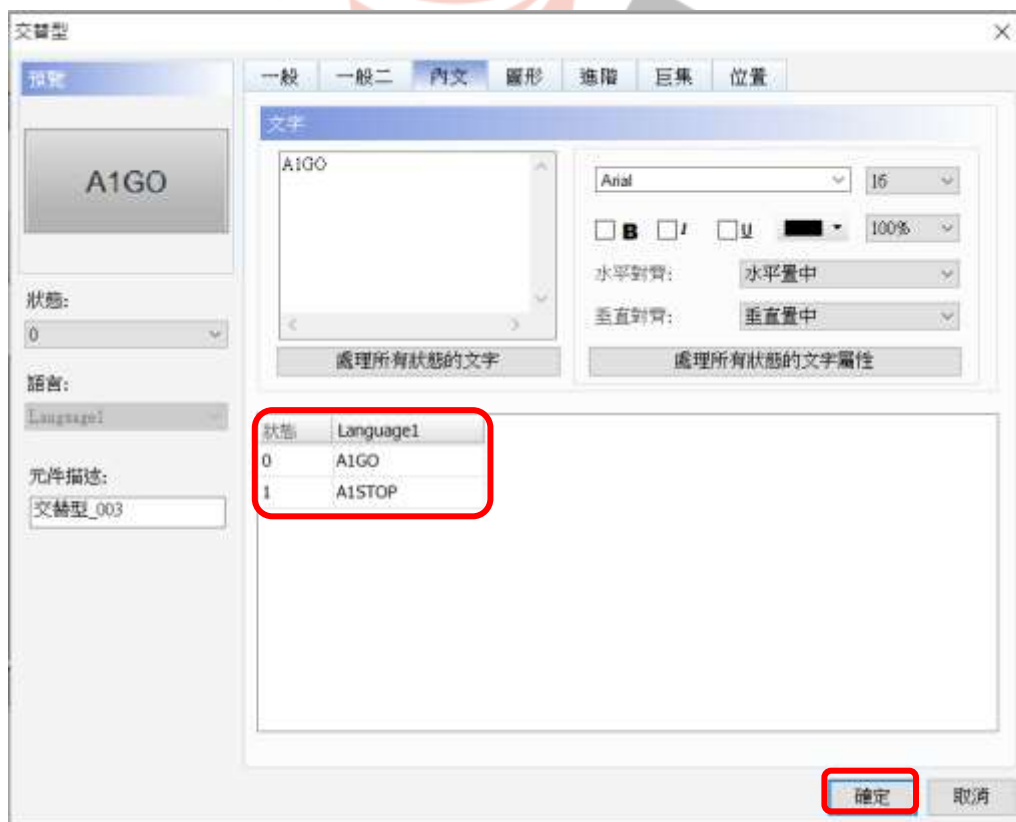
- 十進制整數
- 十進制正整數
- 十六進制

站號

1 預設值

B	C	D	E	F	Clear
6	7	8	9	A	Back
1	2	3	4	5	Enter
0	:	+	-	/	
None					

10、設定好內文點確定



交轉型

預覽

A1GO

狀態: 0

語言: Language1

元件描述: 交轉型_003

一般 一般二 內文 屬性 進階 巨集 位置

文字

A1GO

Arial 16

水平對齊: 水平置中

垂直對齊: 垂直置中

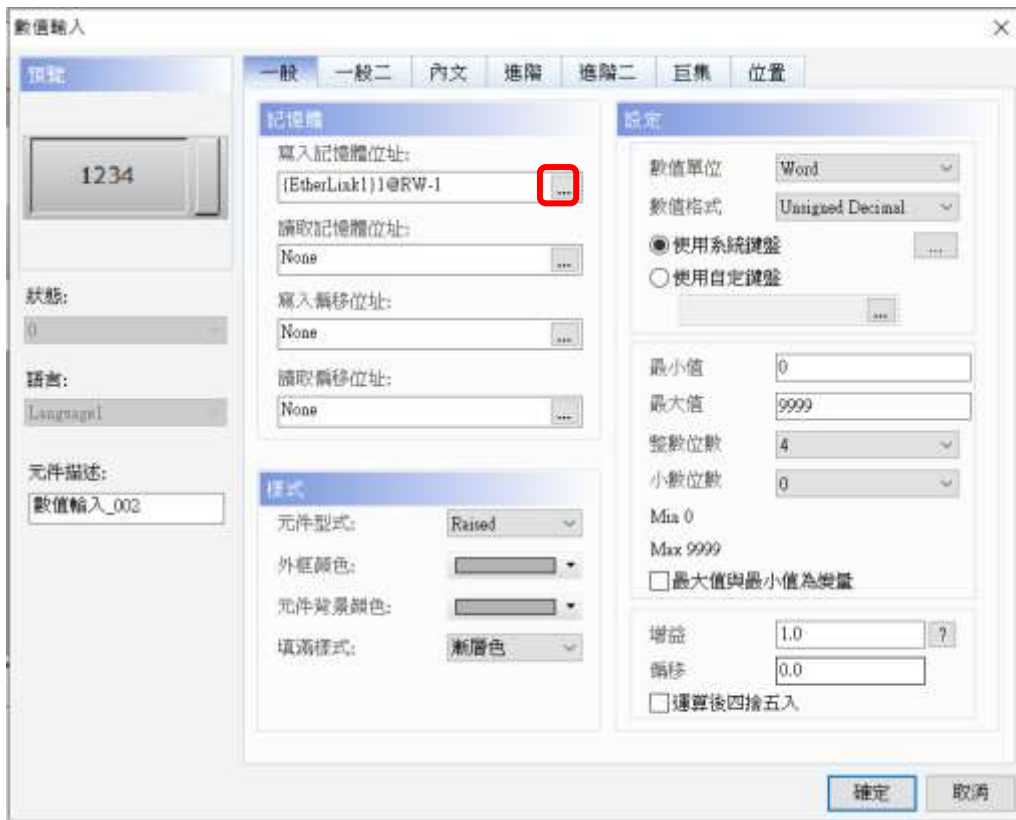
狀態	Language1
0	A1GO
1	A1STOP

處理所有狀態的文字

處理所有狀態的文字屬性

確定 取消

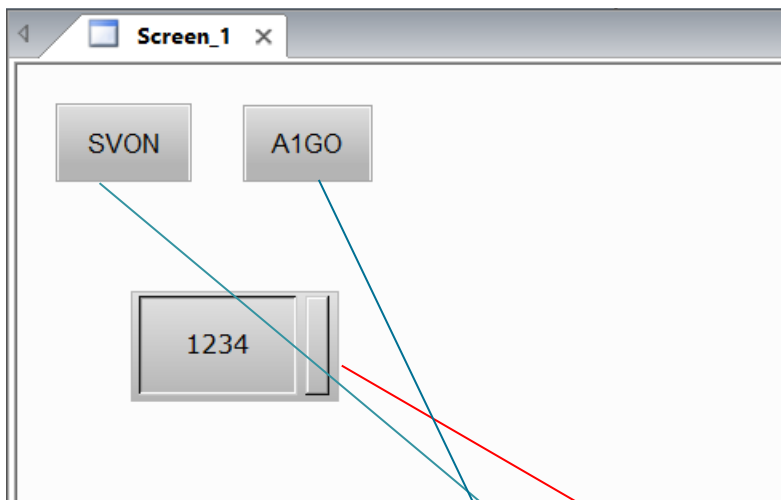
11、再新增元件>輸入>數值輸入點...



12、選擇 RW 位址 1 點 Enter



13、新增了兩個按鈕與一個數值輸入



```
16 //Read HoldingRegisterData and CoilData
17 wPos 0 := PlcRef.HoldingRegisterData[2] 0 ;
18 ServoONFLAG FALSE := PlcRef.CoilData[1] FALSE ;
19 A1MOVE TRUE := PlcRef.CoilData[2] TRUE ;
20 RETURN
```

對應到 SMC 程式碼

測試步驟:

1. 輸入數值則對應到 wpos =360
2. 按下 SVON 則 servoonflag 為 TRUE · 馬達 SERVO ON
3. 按下 A1GO 則 A1MOVE 為 TRUE · 馬達運轉 360 度