

产品使用说明书

PRODUCT USE INSTRUCTIONS



[技术支持]

订购代码:009E72

订货编号: FNI ECT-316-006-K54

IP20 模块用户手册 64DI/DO NPN 自适应



安全性	. 4
■预期用途	. 4
■安装和启动	. 4
■ 耐腐蚀性	. 4
■ 危险电压	. 4
1 入门指南	. 6
1.1 模块综述	. 6
1.2 机械连接	. 7
1.3 电气连接	. 7
1.3.1 电源接口(端子式)	.7
1.3.2 网络接口(RJ45)	. 7
1.3.3 信号端口(免螺丝弹簧式接线端子)	8
2 技术数据	. 9
2.1. 尺寸	. 9
2.2 机械数据	.9
2.3 运行工况	.9
2.4 电气数据	.9
2.5 网络端口	LO
2.6 功能指示符	LO
3 集成	L2
3.1 数据映射	12
3.2 PLC 集成教程1	٤4
3.2.1 欧姆龙 NX1P2 Sysmac Studio 中集成(ECT)	٤4
3.1.2 在 BECKHOFFT winCATXAE 中集成	L7
3.1.3 在汇川 AutoShop Easy521 中集成	۱9
4 附录	21
4.1 订货信息	21

目录

安全性

■预期用途	
	此手册描述作为分散式输入和输出模块,用于连接到一个工业 网络。
■安装和启动	
	注意事项! 安装和启动只能由受过培训的专门人员来执行。有资格的个人 是指熟悉产品安装和操作的,且具有执行此操作所需的资质。 任何未经授权的操作或违法不恰当的使用造成的损坏,不包括 在生产商的质保范围之内。设备操作员应负责保证遵守相应的 安全性和事故预防规章制度。
■ 耐腐蚀性	
	注意事项! FNI模块通常具有良好的耐化学性和耐油性特征。当使用在腐蚀性媒介中(例如高浓度的化学、油、润滑剂和冷却剂等物质媒介(也就是水含量很低)中),在相应的应用材质兼容性之前,必须对上述媒介进行检查确认。如果由于这种腐蚀性介质而导致模块故障或损坏,则不能要求缺陷索赔。
■ 危险电压	
	注意事项! 使用设备之前,断开所有电源!

■一般安全性

调试和检查	故障	业主/操作员的义	预期使用
		务	
在调试之前, 应仔细阅读用 户手册内容。	倘若缺陷或设备故 障无法纠正时,必 须停止对设备进 行操作运行,以免 遭受未经授权使 用可能造成的损 坏。	此设备是一件符 合 EMC A 类的产 品。此设备会产 生 RF 噪音。	制造商提供的质保范围和有限责 任声明不包含以下原因导致的损 坏:
此系统不能在以人员安全取	只有在外壳完全安	业主/操作员必须 采取恰当的预防 措施来使用此设 备。	 ·未经授权的篡改操 ·不恰当的使用操作 ·与用户手册中提供的说明解释 不符的使用、安装和操作处理
(伏丁设备切能 的环境下使 用。	袃灯后, Л 能确保预 期的使用。	此设备只能使用 与此设备相匹配 的电源,以及只 能连接批准适用 的电缆。	



1.1 模块综述



- 1 网络输入口
- 2 网络输出口
- 3 模块状态指示灯
- **4** 供电接口
- 5 模块状态指示灯
- 6 传感器执行器供电+24V

- 7 1-32 信号接口
- 8 传感器执行器供电 0V
- 9 传感器执行器供电+24V
- 10 33-64 信号接口

11 传感器执行器供电 0V

1.2 机械连接

模块是使用 4 个 M4 螺栓或 DIN35 导轨卡扣安装。

1.3 电气连接

1.3.1 电源接口(端子式)



引脚	功能	描述
1	Ua+	+24V
2	Ua-	0V
3	Us+	+24V
4	Us-	0V



注释:

- 1、建议单独提供 US 电源和 UA 电源。
- 2、UA 电源总电流<4A, Us 电源总电流<1A;

1.3.2 网络接口(RJ45)



引脚		功能
1	TD+	发送数据+
2	TD-	接收数据-
3	RD+	发送数据+
4	空	-
5	空	-
6	RD-	接收数据-
7	空	-
8	空	-

1.3.3 信号端口(免螺丝弹簧式接线端子)



注释:

- 1、输入输出信号类型支持: 三线 NPN,二线 NPN,干接点;
- 2、引脚+24V 单路输出电流最大 500mA。模块总电流<4A;

3、每8路(1~8,9~16,17~24,25~32,32~39,40~47,48~55,55~64)总电流 <1A

普通I/O



2.1. 尺寸



2.2 机械数据

壳体材质	铝壳
壳体等级符合 IEC 60529	IP20
电源接口	端子式
输入端口/输出端口	可插拔式免螺丝快接端子
尺寸(W*H*D)	207.5mm*92mm*54.4mm
安装类型	螺丝固定或 DIN35 导轨卡装
重量	约 670g

2.3 运行工况

运行温度	-5°C ~ 80°C
存储温度	-25°C ~ 85°C

2.4 电气数据

电源电压	18~30V DC,符号 EN61131-2
电压波动	<1%
电源电压 24V 时的输入电流	<130mA

2.5 网络端口

端口连接	RJ45
符合 IEEE 802.3 的电缆类型	屏蔽双绞线,最小 STP CAT 5/STP CAT 5e
数据传输率	100 M bit/s
最大电缆长度	100m
流量控制	全工况(IEEE 802.3-PAUSE)

2.6 功能指示符



EtherCAT 通讯协议时指示灯状态含义		
LED	显示	功能
PWR	蓝色	EtherCAT 协议
	绿灯关闭	设备在 INIT 状态
DUN	绿灯闪烁 2.5HZ	预运行:设备处于预运行状态
KUN	绿灯闪烁 1HZ	安全运行:设备处于安全运行状态
	绿色常亮	运行:设备处于运行状态
	关闭	无错误:设备 EtherCAT 通信处于工作状态
EDD	红灯闪烁 2.5HZ	配置无效
	红灯闪烁 1HZ	本地错误
	红灯双闪	应用程序监视超时
	绿色	输入电压正常
03	红色闪烁	输入电压低 (< 18 V)
	绿色	输出电压正常
UA	红色闪烁	输出电压低 (< 18 V)
	红色常亮	不存在输出电压(< 11 V)

RJ45 端口状态



LED	状态	功能
1	绿色常亮	设备连接到以太网
1	关闭	设备未连接到以太网

I/O 端口状态



LED	状态	功能
1	关闭	I/O 引脚输入或输出的状态为 0
1	黄色	I/O 引脚输入或输出的状态为 1

3 集成

3.1 数据映射

ECT 过程输入数据										
今世				功能	论描述					
中于	状态说明	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	BitO	
0	1~8 信号输入	笙 g 路	笹 7路	笛 6路	笛 5 路	筆Δ路	笙 3 路	笙っ路	箪 1路	
0	0=断开,1=接通	DA O EK	Ta 1 tk	TH O FK	TH C FK		TH C FK			
1	9~16 信号输入	第16路	第 15 路	第 14 路	第13路	第 12 路	第 11 路	第 10 路	第9路	
	0=断开,1=接通		NJ 13 PU	77 1 7 1	717 13 PH	/J 12 PU	// 11 PU	N 10 P		
2	17~24 信号输入	第 24 路	第 23 路	第 22 路	第 21 路	第 20 路	第 19 路	第 18 路	第 17 路	
	0=断开,1=接通	214 214			214 214		214 - 214		214 2.4	
3	25~32 信号输入	第 32 路	第 31 路	第 30 路	第 29 路	第 28 路	第 27 路	第 26 路	第 25 路	
	0=断开,1=接通									
4	33~40 信号输入	第 40 路	第 39 路	第 38 路	第 37 路	第 36 路	第 35 路	第 34 路	第 33 路	
	0=断开,1=接通								210 H	
5	41~48 信号输入	第 48 路	第 47 路	第 46 路	第 45 路	第 44 路	第 43 路	第 42 路	第 41 路	
	0=断开,1=接通									
6	49~56 信号输入	第 56 路	第 55 路	第 54 路	第 53 路	第 52 路	第 51 路	第 50 路	第 49 路	
	0=断开,1=接通	211	>10 14	210 0 0 0 0	>10 00 0 0	>10 0 - 7 H	211 - 2 - 2 - 2 - 2 - 2 - 2 - 2 - 2 - 2	>10 00 0 14	为 45 哈	
7	57~64 信号输入	第64路	第 63 路	第 62 路	第61路	第60路	第 59 路	第 58 路	第 57 路	
	0= 断开, 1= 接通	210 0 1 2 1	21 1 1 1 1 1	, , , , , , , , , , , , , , , , , , ,	210 0 - 24	210 00 04	210 00 01	21 1 - H	, , , , , , H	
	数据	说明(二进制):0=	无信号	1=有个	信号			

ECT 过程输出数据										
<u>,</u> ,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,				功能	能描述					
구나	状态说明	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	BitO	
0	1~8 信号输出	笛 g 政	節 7敗	笋 6 敗	笋 5 敗	笋 A 敗	笋 2 玖	筆っ敗	笋 1 敗	
0	0=断开,1=接通	为0町	为7町	为0时	为了时	为 4 町	17 J I	为乙町	为工时	
1	9~16 信号输出	筆 16 路	筆 15 路	筆 14 路	第 13 路	筆 12 路	筆 11 路	筆 10 路	笛 g 路	
-	0=断开,1=接通	10 FK	TJ LT CK	77 14 FU	13 LT 18	77 II	TH TE	10 FK	第9路	
2	17~24 信号输出	筆 74 路	笙 73 路	笙 77 路	第 71 路	笙 20 路	第 19 路	筆 18 路	筆 17 路	
2	0=断开,1=接通	77 74 FD	72 C2 FR	11 22 tk	TH IS the	A7 20 M	13 LT 6K	10 IU	11 FL	
3	25~32 信号输出	笙 37 路	筆 31 路	第 30 路	第 29 路	笹 78 路	第 77 路	第 26 路	筆 25 路	
5	0=断开,1=接通	11 2C fK	14 JI 16	11 0C tk	11 C2 tk	77 20 H	11 12 tk	11 02 tk	户 23 保	
1	33~40 信号输出	筆 40 路	笙 30 路	笙 38 路	第 37 路	第 36 路	 	笙 34 路	筆 33 路	
4	0=断开,1=接通	37 40 #1	N1 22 #1	N1 30 EL	N1 31 11	N1 30 EU	11 22 FK	A1 24 EU	N1 33 11	
5	41~48 信号输出	笋 49 段	笋 47 敗	第 46 敗	第 45 敗	笋 / / 敗	笋 /3 敗	笋 ∧ 2 敗	筆 /1 敗	
5	0=断开,1=接通	14 0 4 6K	14 1 4 CK	14 04 tk	11 C+ tK	11 ++ tK	17 C+ tK	77 42 FB	弗 41 路	
6	49~56 信号输出	第 56 敗	笛 55 敗	笛 5 4 敗	笛 52 敗	 	 	第 50 敗	第 49 路	
0	0= 断开,1=接通	11 0C fK	11 CC fK		11 CC 1K	11 2C fK	TH IC IK	11 0C fK		
7	57~64 信号输出	第64 段	第 63 敗	第 67 	第 61 敗	第 60 	第 50 敗	第 5 8 取	第 57 敗	
/	0=断开,1=接通	力 04 峭	山口山	力 02 峭	市口町		力 35 峭	1 70 町	为 31 昭	
	数	据说明	(二进	制):(0=关闭	1=开	启			

3.2 PLC 集成教程

3.2.1 欧姆龙 NX1P2 Sysmac Studio 中集成(ECT)

1、新建工程,确定设备类型、设备和硬件版本,可以从 PLC 侧边获取;



2、点击 EtherCAT,弹出主设备并右键显示的下拉菜单中点击显示 ESI 库;



3、点击安装文件;

	■ 新建工程 - new_Controller_0 - Systemac Studio (64bit)				- d ×
	文件(F) 編唱(E) 仮取(V) 協入(I) 工程(F) 独和時(C) 摂取(S) 工具(T) 登口(W) 募取(H)				
125000 ••• 1000 <t< td=""><td>X側指当って自 同点大公司司法書目 長 🗛</td><td>* * * * * O D D Z II Q Q Z</td><td></td><td></td><td></td></t<>	X側指当って自 同点大公司司法書目 長 🗛	* * * * * O D D Z II Q Q Z			
		• • • • • • • • • • • • • • • • • • •	 Base of the second secon	4 50 50 50 6 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7	

4、打开官网提前下好的 ESI 配置文件: FAS FNI ECT-xx6-x0x-K54&D64 ECS V5.0.0.xml,并确认;

第 14 页 共 22 页

M 新建工程 - new Controller_0 - Sysmac Studio (54bit)	
文字(F) 鼻鼻(F) (()) () () () () () () () () () () ()	
X ● B ● つ C B 国 伊 A 堅 臣 E A B R A B A A A A A A A A O O O C 其 B B B A B B B B A B B B B A B B B B A B B B B A B	l
	• 3 • 4 • 4 • 4 • 4 • 4 • 4 • 4 • 4

5、在右侧工具箱中找到 FAS FieldBus Modules 中找到模块型号图标双击加入到网络中;



6、点击 IO 变量映射,在 I/O 映射中选中添加的节点,并且在变量处填入名称

文件图 网络图 标图公 新入山	IND S	NAC WAR IAD BOW ADD		a 14	1 11 10	0.5					
	100 100			нік	14.94	<u> </u>				-	
	THE EtherCAT	NO BUT X								THE	• •
new Controller 0 V	1238	R0	2011	R/V	V DARME	28	28/1 14	29/12		< 性質 >	Image: Section 1.
And Person and Pe	-	▼ EthoCATHINE				-		_		Contraction of the local distance of the loc	
ACMERICISIONE	192254		-	100	and the second second			0.070			
▼ 20 EtherGAT		Departure and provide standard output of the integration	-		A CONTRACTOR OF	elor, ogw.out		A DOWN			
L C 15.01 : FN ECT-316		 Digital Output Mapping Standard Output 09-16,7000 02 Digital Output Mapping Standard Output 17, 34, 2000 02 			ARRANDO TI	Elon Digital Outp		0020			
NO CONTRACTO		Digital Octored Managers Standard Octored 35 22 7000 64			AREANID T	E001 Digital Outr		0828			
10 税財		Digital Octored Managing Standard Octored 22:40 2000 05			APPANDO 7	6001 Digital Outr		4828			
Contraction of the local division of the loc		b Digital Output Managing Standard Output 42-48, 2000.06			APEAND 7	1001 Digital Outri		0.000			
▶ ۞ 运动控制设置		Digital Output Mension Standard Output 49-56 7000 07		w	AREAND.71	E001 Digital Outp	2	全原変量			
e' Cam和班份面		Digital Output Manping Standard Output 57-64 7000 08		w	AREAND 7	E001 Digital Outp		会際変量			
▶ 事件设置		Digital Input Mapping Standard Input 01-08 6000 01			AREAND. 71	E001 Digital Input		全局定量			
R. (59)(00)		Digital Input Mapping Standard Input 09-16_6000_02			ARRAY D.T	E001 Digital Input		全現交量			
11 81-83839-0-02		Digital Input Mapping Standard Input 17-24 6000 03			ARRAND.T	E001 Digital Input		全現空廠			
1057		Dipital Input Mapping Standard Input 25-32 6000 04			AREAND.7	E001_Digital_Input	8	金局変量			
		Digital Input Mapping Standard Input 23-40 6000 05				E001_Digital_Input		金用交量			
		Digital Input Mapping_Standard Input 41-48_6000_06			ARRANGS.7	E001_Digital_Input		全局交量			
V 25 42/P		Digital Input Mapping_Standard Input 49-56_6000_07			ARRAN10.7)	(E001_Digital_Input		全局交量			
V ⊟ Plogramo		Digital Input Mapping Standard Input 57-64_6000_08			ARRAY[0.7]	E001_Digital_Input		全局交叠			
L @ Sector0		▲ Constant									
L (8) 2018	Built-in 1K	▶ 内面VO设置									
しば 助職装	Optionilos	時間後の間									
► III \$250	NillaMa	► NKESELE									
▶ 和 任务											
				_							
	line .								• 1 ×		
3 1 10											
II 828 F	10.0										

7、点击 PLC 在线模式按钮,组态界面显示控制器状态在线下再右键主设备,写入设备 节点地址,注意节点地址需要与之前的 EtherCAT 从站设备一致;

文件(F) 编辑(E) 视题(V) 顺入(() I程(P) 松利器(C) 螺形(S) I具(T) 窗口(W) 解剖H				
X 6 6 8 9 7 6					
				•	188 · · ·
Total 252 Total 25 Total	2 2	3	4000 IIIII IIIII IIIIIIIIIIIIIIIIIIII	A set of the set of th	
L 44298					

8、在菜单栏中找到控制器,传送到控制器中,下载到 PLC,并同意确认;

Mall上程 - new_Controller_0 - Sysmac Stud	0 (0400)				- B X
文件(F) 编辑(E) 视题(V) 插入(I) 工程(F)	控制器(C) 模拟(S) 工具(T) 窗日(W)	報款(H)			
X 🖲 🔒 🖄 ဘင် 🖬 🐻	通信设置 空更设备(V)	ह 🔺 💫 🖉 🗣 🗣 O ସେମ୍ମ 🗖 🖉 ର ସ			
20R328 . 1 00 00wd					TRa . I
The state	案(JI(F) Ctrl_shift_W				全部供应商
new_Controller_0	-				82
× 100000	- Hilling - Child		項目銘称		全部的
V 20 EtherCAT	(传送中(A) ▶	传送到控制器(T)Ctrl+T	设备实际	E001	Terminal Coupler
<u> </u>	欄式(M)	从腔制器传送(F) Ctrl+Shift+T	61章 产品文批	FNI ECT-106-002-K54	Servo Drives
▶ ◎ (201/計蔵相違	even and a second se		版本	0x00000002	Irrequency Inverter
	(集)上計畫(N)		PDO通信周期	PDO通信周期1 (2000un)	Analog IO
▶ □ 控制器设置			15月1日社 14月1日 1月1日 1月1日 1月1日 1月1日 1月1日 1月1日 1月1	1	Encoder Input
▶ ☆ 运动控制设置	(CHR/HEHR(S)		*D9	0x0000000	Measurement Sensor
of Cam数据设置	(編制)用(新)(F) ・			0x7000:01 Digital Output Mapping/St	统入关键字
▶ 事件设置	MC试运行(U)		00/08/01/200	0x/00042 Digital Output Mapping/St 0x600001 Digital Inovit Mapping/St	■ 显示所有版本
任务设置 アン おぼろ 1000	MC监测表(T) CNCN/ETE(約38(7)		P D O IPCHI ISCHE	0x6000.02 Digital Input Mapping/Sta	NX-ECC201 Rev:1.2
- MR			分布式印钟有效	#用(SM-Synchron)	NX-ECC202 Rev:1.2
	SD内存+6(D)		1942410FOR	景用	NX-5CC203 Rev17
▼16 程序	拉用1404540(K)		参与71397 1019(2:6月)(2)第		NX-ECG203 EtherCAT coupler V1.7
V Fill Program0	##32(510)E0(R(C)		解份參数设置		R88D-1SAN02H-ECT Rev:1.0
L IT: Section0	- 更新CPU舉元名称(P) 图件更新日志(W)				RESD-1SAND4H-ECT Rev:1.0 RESD-1SAND4H-ECT Rev:1.0 RESD-1SAND4H-ECT 200//400W ServeDrive
L 20 功能块	安全性(E) ·				R88D-1SAN08H-ECT Rev:1.0 F88D-1SAN08H-ECT 200//750W ServeDrive
▶ Ⅲ 数据 ▶ № 任告	清除所有内存(L) 原源MacEL(D)				R88D-1SAN10F-ECT Rev:1.0 R88D-1SAN10F-ECT 400V/1EW ServeDrive
	aller to the second sec	1			R88D-1SAN10H-ECT Rev:1.0 R88D-1SAN10H-ECT 2007/TWV ServeDrive
					R88D-1SAN1SF-ECT Rev:1.0 R88D-1SAN1SF-ECT 400V/1.SkW ServeDrive
					R010-15AN19H-ECT Revol 0 R010-15AN19H-ECT 20V/15AVI ServeDrive
					R88D-15AN20F-ECT 400V/26W ServeDrive
			22.40000		利益: NX-ECC201 产品名称: NX-ECC201 EtherCAT coupler V1.
			2982年		版本:1.2 供应答: OMBON Corporation
			SCHEMISTICS RS.		注解: EtherCAT Coupler, Communications C
					URL : ADMINISTERIUS
6 .0				- 4 ×	NN884.5
					Ø×
					7780 9 192.168.250.1
					ERR/ALM 🛑 运行模式
FI 4553	el				

第16页共22页

3.1.2 在 BECKHOFFT winCATXAE 中集成

1、添加设备配置文件,将文件复制到以下路径完成配置文件添加:

C:\TwinCAT\3.1\Config\IO\EtherCAT

	~		114 MIL	
▶ 快速访问	名标	修改日期	英型	
Comparty .	Beckhoff EQ2xxx xml	2024/8/7 23:51	XMI VAK	
▶ WPS云盘	Beckhoff EQ3xxx xml	2024/8/7 23:51	XMI 文档	
OneDrive - Personal	Beckhoff EB1xxx XMI	2024/8/7 23:51	XMI 文档	
	Beckhoff EB2xxx XMI	2024/8/7 23:51	XMI 文档	
此电脑	Beckhoff EB3xxx XMI	2024/8/7 23:51	XMI 文档	
🧊 3D 对象	Beckhoff ER4xxx.xml	2024/8/7 23:51	XML文档	
🚪 视频	Beckhoff ER5xxx.xml	2024/8/7 23:51	XML 文档	
■ 图片	Beckhoff ER6xxx.xml	2024/8/7 23:51	XML 文档	
₩ 文档	Beckhoff ER7xxx.xml	2024/8/7 23:51	XML 文档	
	Beckhoff ER8xxx.xml	2024/8/7 23:51	XML 文档	
11386 Alter	Beckhoff ERP3xxx.xml	2024/8/7 23:51	XML 文档	
	Beckhoff ERP6xxx.xml	2024/8/7 23:51	XML 文档	
早回	Beckhoff EtherCAT EvaBoard.xml	2024/8/7 23:51	XML 文档	
🏭 系统 (C:)	Beckhoff EtherCAT Terminals.xml	2024/8/7 23:51	XML 文档	
🕳 软件 (D:)	Beckhoff FB1XXX.xml	2024/8/7 23:51	XML 文档	
网络	Beckhoff FCxxxx.xml	2024/8/7 23:51	XML 文档	
P PSPG	Beckhoff FM3xxx.xml	2024/8/7 23:51	XML 文档	
百度网盘同步空间	Beckhoff ILxxxx-B110.xml	2024/8/7 23:51	XML 文档	
	Beckhoff PS2xxx.xml	2024/8/7 23:51	XML 文档	
	FAS CTEU-ECT-008F61 V5.0.0.xml	2022/6/24 8:45	XML 文档	

2、打开 TwinCAT XAE 软件,新建工程,选择 TwinCAT XAE Project,点击确定;





第 17 页 共 22 页

3、右键点击 Devices 下的 Scan,进行扫描连接,在后续的弹窗中选择对应的网口,点击 OK, 在这后面所有的弹窗中都选择"是";



4、在解决方案资源管理器中,下方找到模块中的"Digital Input Mapping"和"Digital Output Mapping",点击"Online",在这个界面中可以读到模块上当前的输入和输出数据,在"Digital Output Mapping"的 Online 界面中点击"Write",写入值可以将对应的点位置1输出;



第 18 页 共 22 页

3.1.3 在汇川 AutoShop Easy521 中集成 1、新建工程,写入工程名,确定设备系列与型号,可以从 PLC 上获取;

利建工程 「程设定	
工程名:	PLC1
保存路径:	C:\Users\FAS\Documents\PLC1\
编辑器:	梯形图 ~
工程描述:	1
设备选型	
系列与型号:	Easy500 V - Easy521 V
(1) 网络运动 (2) 最大支持 冲),最大支 EtherCAT,不 轮	P控制型小型PLC P容制运动控制(含BtherCAT和本地脉 E特32轮廓轴实现轮廓控制(仅支持 占轴数),支持定位、插补和电子凸 P16个扩展模块

2、添加配置文件,在工具箱中找到"EtherCAT Devices",右键点击"导入设备 XML", 打开官网提前下好的 ESI 配置文件,导入成功,重启软件后生效;

●●●●★○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○	IANE ● Invaria 3×05554 ● Invaria 3×05554 ● Invaria 3×05554 ● Invaria 0×05554
Pice 1	IMU IMU Image: State Sta
	↓ Inter ● ■ Extension
Image: Section of the sectio	日本のようなお客 ・ <
• • • • • • • • • • • • • • • • • • •	● Other K. ● Other K. ● THE RE. ● Other K. ● Other K. ● Other K. <t< td=""></t<>
Pit ## Pit ## Pit ## Pit ### Pit ## Pit ## Pit ##	○ Ethernal (27 - Schwart) ○ Ethernal (27 - Schwart) ○ 新学校 ○ 新学校 ○ 新学校報 ○ 新学校報 ○ 新学校報 ○ 新聞記述部会 ○ 新聞記述部会 ○ 新聞記述部会 ○ 新聞記述部会 ○ 「新聞報告 ○ 「「新聞報告 ○ 「「「「「」」」」 ○ 「「」」」 ○ 「「」」」 ○ 「「」」」 ○ 「「」」」
*** *** <td> 第6年、 第1年、 <</td>	 第6年、 第1年、 <
Pite Pite Pite 12 Table 10 Pite	
Pieżenie Pieże Pieżenie Pieże Pieżenie Pieżenie	 小型の支援の支援機会 ・ 計算の支援の支援機会 ・ 計算の目的 ・ の支援権の ・ の支援援援援援援援援援援援援援援援援援援
	 (中学行時指令) (日井村協令) (日井村協令) (日本社会会社会会社会会社会会社会会社会会社会会社会会社会会社会会社会会社会会社会会
Op/A Pile 10 10 DPA Pile 10	 MC轴控(EtherCATS称冲输出) MC轴控(CanOpen) HC轴控(CanOpen)
••••••••••••••••••••••••••••••••••••	
- Sa Santestas - Sa Santestas - Concolo - Concolo	● 定时器指令 ● 指针指令
	■ 通讯指令 ■ 其他
	FB FC
main main main main main main main main	
✓ \$23/用表	
□ 四、71年初代表 円載:12 円載:13 円式:13 円式:13 円式:13 円式:13 目前:13 円式:13 目前:13 円式:13 円式:13 目前:13 目目:13 目前:13 目	
【 月968:33	> 207329418.00
■ 打开 × ← → ~ ↑ _ → 此电脑 → 下載 → 009EXX ~ ひ 在 009EXX 中提索 ♪	
组织 ▼ 新建文件夹	
OneDrive 名称 修改日期 美型 大小	
□ FAS+FNI+ECT-xx6-x0x-K54&am, 2024/8/24 9:51 XML 文档 743 KB	
3 3D 对象	
↓ 下載	
▶ 音乐	
重 桌面 AutoShop	×
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	
载件 (D:	
■ 网络	里后软件后主效!
文件名(N): FAS+FNI+ECT-xx6-x0x-K548tamp;amp;D64+ECS+V5.0.C v xml Files (*.xml) v	
[打开① ▼ 取消	确定

3、重启软件后,打开之前的工程,在菜单栏中找到工具,点击通讯设置,搜索 PLC 进行 通讯;

					DI CERTI	л.æ					
					100 <u>m</u> m	^{叉血} 通讯类型:	* WLAN			~>	确定
						设备IP:	192 . 1	68.	1.4		观航式
					ì	设备名称:					PING
											修改IP/设备名
					搜索PLC					1	搜索
					序号	IP地址	设备	类型	设备名称		MAC地址
					序号	即地址	设备	类型	设备名称		MAC地址
AutoShop V/ 10.0.0. CAL		ventr\ PI C1 -	IMAINI		序号	卫地址	设备	类型	设备名称		MAC地址
AutoShop V4.10.0.0 C:\L (件(F) 编辑(E) 查看(V)	Jsers\FAS\Docum 梯形图(L) PLC(F	hents\PLC1 - P) 调试(D)	[MAIN] 工具(T) 窗口(W)	帮助(H)	序号	卫地址	设备	类型	设备名称		MAC1211
AutoShop V4.10.0.0 C:\L (件(F) 编辑(E) 查看(V)	Jsers\FAS\Docum 梯形图(L) PLC(F	nents\PLC1 - P) 调试(D)	[MAIN] 工具(T) 窗口(W) 通讯设置(<u>C</u>)	帮助(H)	序号	即地址	设者 	·类型	设备名称		MAC <u>tetit</u>
AutoShop V4.10.0.0 C:\L (件(F) 编辑(E) 查看(V) 같 (P) (응 (유 (Jsers\FAS\Docum 梯形图(L) PLC(F 1 (音) り (マー)	hents\PLC1 - P) 调武(D) □□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□	[MAIN] 工具(T) 窗口(W) 通讯设置(C) 系统选项(Q)	帮助(H)	序号	₽地址	设备 	·类型	设备名称		MAC地 <u>址</u>

4、右键 EtherCat,点击自动扫描,弹窗中点击开始扫描,选择扫描出的 FNI-ECT-316-006-K54,点击更新组态;



5、双击左侧设备框中的模块,点击 I/O 功能映射,就可以找到映射的地址;

文件(F) 编辑(E) 查看(V) PLC(P) 调试(D) 工	具(T) 窗口(W) 帮助(H)					
	Q & # 6 6 8 8		0.61	😼 🗹 🗱 🖾 몸 🛃 🚽		
〕┉◙᠖ᆃᇴᇴ위ኯᆑ╪╡	→│⊐_]┼┼╢╢╢	- {\$} {\$ () {A}	{F} -		(IP:192.168.1.4	
工程管理 + ×		☑十六进制显示当前1	Ē			
PLC1 [Easy521]	******	安量		通道	类型	当前值
	2-4379 46-449	\$_IQ1_0		Standard Output 01-08	BITARRS	
	12453010	\$IQ1_1		Standard Output 09-16	BITARRS	
		\$IQ1_2		Standard Output 17-24	BITARRS	
🕥 功能块实例	AT140725*82	\$_IQ1_3		Standard Output 25-32	BITARRS	
	T (OTIVITIER B+	\$_IQ1_4		Standard Output 33-40	BITARRS	
	1709/86889	\$_IQ1_5		Standard Output 41-48	BITARRS	
MAIN	2 (##	🎏 _IQ1_6		Standard Output 49-56	BITARRS	
SBR_001	ing ing	S _1Q1_7		Standard Output 57-64	BITARRS	
	指本	🎏 _IQ1_8		Standard Input 01-08	BITARRS	
功能块(FB)		🎏 _IQ1_9		Standard Input 09-16	BITARRS	
		🎏 _IQ1_10		Standard Input 17-24	BITARRS	
小 输入滤波		🎏 _IQ1_11		Standard Input 25-32	BITARRS	
II EXP-A		🎏 _IQ1_12		Standard Input 33-40	BITARRS	
🗊 EXP-B		🎏 _IQ1_13		Standard Input 41-48	BITARRS	
		🎏 _IQ1_14		Standard Input 49-56	BITARRS	
		S _IQ1_15		Standard Input 57-64	BITARRS	
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·						
EtherCAT		3				
FNI ECT-316-006-K54						
(w) COM0						
the EtherNet/IP						
□-言/- 变量监控表						
MAIN						
- 次叉引用表						
Long .						

第20页共22页

4 附录

4.1 订货信息

产品订货代码	订货代码
FNI ECT-316-006-K54	009E72

优质产品 ・ 真诚服务







电话:0591-22991876 官网:WWW.FAS-ELEC.COM 技术支持:+86 13306936805 商务支持:+86 19905006938 地址:福建省闽侯县上街镇邱阳东路6号国家大学科技园科创中心1号楼A1区009

第22页共22页