



MRX-EP 与INOVANCE(AM系列) 连接应用

关键词: Ethernet/IP, MRX-EP, INOVANCE(AM系列)



修订记录

变更内容:			
	o		
		宙核:	
千4、F.CV ・ F.A110m		רי זאי די זאי 	
	2021年06月03日		2021年06月03日

1.适用范围

INOVANCE-AM 系列 PLC 通过 Ethernet/IP 接口与远程 IO 网络连接。

2.原理概述

INOVANCE-AM 系列PLC 可以通过 Ethernet/IP 通信连接远程 IO 模块,通过在InoProShop(V1.5.2)软件中导入远程 IO 模块的设备描述文件(.eds),即可通过简易连接进行远程 IO 控制。

3.调试环境

INOVANCE的InoProShop(V1.5.2)软件,版本须在V1.5.2以上

远程 IO 模块设备描述文件MR_EP20210603_INOVANCE.eds

4.技术实现

4.1硬件连接

1.正确连接 PLC 与远程 IO 模块电源

2.将测试对象 PLC 的Ethernet接口,通过专用以太网电缆接入到远程 IO 模块的以太网口上。

4.2模块设置

参照文档: LAEConfig软件使用说明书,V1.00

参照软件: LAEConfigsetup2.0.x

5.示例工程建立

以下是使用 AM600-CPU1608TP(固件版本:

PLC信息 PLC型号: AM600

固件版本: 1.29.30.0 获取PLC信息

) 与

MRx-EP连接测试的步骤:

5.1 eds文件导入方法

1.打开InoProShop(V1.5.2)软件,选择工具-设备库。



2.点击安装

设备库							
2置(L):	System Reposi	tory					~ 编辑位置(E)
	(C:\Inovance C	Control\InoPr	oShop\COD	ESYS\Re	ository\Device	s)	
~ 进的设备	各描述(v):						
在所有设	當中輸入全文搜	雲的字符串.	Ven	dor: <	全部供应商>		∽ 安装(I)
名称		供应商	版本	描述			卸载(U)
🖲 🚮 🗧	专用设备						导出
њ 👘 Р	LC						
+ 🔗 s	oftMotion级支力						上十二米
± 🗊 3	见场总线						出田女者
							详细信息(D)

3. 选择相应的EDS文件,点击打开。

家装设备描述		-		×
← → · ↑ 📙 « 分布式IO产品4	相关文件 > EIP_EDS文件 > MR	ٽ ~	○ 在 № 中掛	索
组织 ▼ 新建文件夹				• 🗆 🔞
Bus_coupler	▲ 名称	^	状态	修改
E4041	MR_EP202111	25. eds	0	2021.
山雷下载				
S云盘	在目录下面找	到相应的ED	S文件打	开
📥 OneDrive - Personal				
图片				
文档				选择要预览 的文件。
🍑 坚果云				
🔜 此电脑				
in 3D 对象				
Apple iPhone				
📑 视频				
▶ 图片	~ <			>
			EDE TO DEE -	+ 4+ (* - d - 3)
义作名[N]:	L	~	EDS AP DCF 3	(T+ (".eas, ' ~
			打升(0)	取消

5.2 InoProShop(V1.5.2)软件内建立 PLC

100 InoProShop(V1.5.2)		- 0 ×
文件编辑初图工程编译	:在线调试工具窗口帮助 自己&×IMA 领[品]渔·含[凿]邻邻 ▶ ■ ペ[建独与	1:12 (S o) (B)
웃 읍	→ 4 × ● 起始页 ×	
	InoProShop(V1.5.2)	
	基本操作选择新建程	S Latest News
	管新建工程 等打开工程 個从PLC中打开工程	The current news channel might not be valid or your Internet connection might be unavailable. To change the news channel, go to the Options dialog and select the Load&Save category.
	最近的工程列表	
🗋 POUs 🕱 设备	☑ 在工程加载之后关闭页面 ☑ 显示起始页面	
3 組态设备信息输出 □ 消息	Ⅰ-0个错误,0警告,0茶消息	

选择PLC型号

1 新建工程	Ē									×
分类(C): 标准工 库			C801-0221-U0R0 C802-0222-U0R0 C810-0122-U0R0 C811-0031-U0R0 4401-CPU1608TN-C 4401-CPU1608TP/TN 4402-CPU1608TP/TN 4403-CPU1608TP 2701-0021-U0R0 270X DDESYS SoftMotion RTE DDESYS SoftMotion Win DDESYS SoftMotion Win 0DESYS SoftMotion Win 0D	V3 V3 x64 /3 x64 /3 x64 (64	语 设	结构化文本(ST) PLC类型 &RS5485:支持MO &CAN:支持CANO 从站 &AU太网:1路支 &BEtherCAT总线, (ATM)站,(4FM (置16路普通输入 输出),可最大封 (序容量10MB,数	DBUS-RTU主/从 Dpen主站和CANI 持MODBUS-TCP 最大抽数32个 区与虚轴不占轴 (可做8路高速 广展16个本地扩 提客單20MB, 封	站协议和自由[.ink主/从站协议, 主/从站协议, 主/从站协议, 集荐20个以P 数) [輸入),8路普 展模块 卓电保持容量48	→ 口协议 主站最大 主站最大支持 内,最大支持 面输出(可做 0KB	支持 63个 128个 如路
位置心:	C:\Users\	peter_liu	Documents						```	·
								确定	取消	Š.

点击设置Network configuration

(1) 未時為3.project* - inoProSnop(V1.5.2)	Die				- 0 .
又伴 編輯 代四 土柱 編単 住残 頃山 土具 割口 報	10 12 1 445 1 69 69 10 - 32 1 69 69 69 10				ť
		1 0 1 0 1 00			
20.8					
- 3 4041 ·					
Device (AM600-CPU1608TP/TN)					
Device Diagnosis					
Retwork Configuration	letwork cor	figuration	进行沿署		
LocalBus Config	VELWOIK COI	ingulation	四11以且		
= 創 PLC 逻辑					
「「」床管理器					
PLC_PRG (PRG)					
🖹 避 任务配置					
All the sec					
SoftMotion General Axis Pool					
HIGH_SPEED_IO (High Speed IO Module)					
MODBUS_TCP (ModbusTCP Device)					
🗋 POUs 🗶 设备					
🕞 组态设备信息输出 🔲 消息 · 아/错误,0警告,0条消息					
		BE_'MRIZ, 00.00	15(0)Z. / 14(0) (0)	(D+===)	

选中EtherNet/IP主站





等待EtherNet/IP主站添加成功。

/W.LATCOS.CN			技术
在主站目录下添加从站设	安备		
(1) 未命名3.project* - InoProShop	(V1.5.2)		
文件编辑 初图 工程 编译	在线 调	ぜ 一旦 窗口	
		aluar (**8 etem) (*	名称:
17.47			动作:
	13 粘贴	_ 1 ¥	● 附加设备 ○ 插入设备 ○ 拔出设备 ○ 更新设备
□□] 末命名3 □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □	× 刪除		
Device (AM600-CP016081P Device Diagoosis	浏览	•	在所有设备中输入全文搜索的字符串 供应商 LATCOS ~
Network Configuration	Refac		名称 供应商 版本 祖述
LocalBus Config	P EH	ioning .	□- 圖 现场总线
■ 副 PLC 逻辑			EthernetIP
E O Application	※加速	了家	=
🎁 库管理器	□ 添加3	(件夹…	MR-EP LATCOS Major Revision=16#2, Minor Revision = 16#2 Etherni
PLC_PRG (PRG)	深加	式宙… 1 を	
■ 躑 任务配置	扫册	式笛… 1 伝	サヤルビナ MCサムロ.1 、エDロビ
EIPMasteri	宗用1	र्म १६	选择供应商,然后选中EthernetIP目标
EliPhasters	史初1	2面···	
EtherN	(自場)	∃家 +每. 佳田	
🖻 🍪 MainTask	5冊7年2	1家,灰用…	
PLC_PF	编辑1	映射	< >>
SoftMotion General Axis	MCSI	导入映射	☑ 按类别分组 □ 显示所有版本(仅限专家) □ 显示过期版本
HIGH_SPEED_IO (Hig	今日は	央射王JCSV	清从以上列波中进择一个设备。
MODBUS_TCP (Modbus	折叠A	pplication	
Ethernet (Ethernet)	仿真		
U EtherNettPMaster (Ethernet/IP:	canner)	
	EtherNetl	Master (EtherN	
ST 1 - 11 X		2	
添加从站	5设备		
		·	
			 (在此窗口打开时,您可以在导航器中选择另一个目标节点。)
			stricterinity AKAm
			深加收留 天闭

设定主站的网络



设定从站IP地址

ê\$ • • •	tetwork Configuration	Ebenet BHR.EP X 31	R_EP_120 BPMaster10Task	EPMasterServiceTask	EtherNetDPNaster	•
Advidi Device (Modo-CV) (MOTTY/III) Device Tragmonis Motions Configuration Device Tragmonis Motions Configuration Device Tragmonis Motions Configuration Device Tragmonis Retting Retting Retting Retting Retting Retting Device Mode CV) Device Tradmont COnfiguration Device Tr	An 注意 IEFF 用。P的的 CherNet/IP VOB的 社选 在思 选择从站	地址设置 2地址 192 - 198 - 1 - 4 电子链拉 单方线拉量 单声标的用价检查 2 检查不成作吗 206 2 检查不成作吗 2001 2 检查不成本 2 2 加算型计值 2 公園 , 设定IP比	Ether//IP b址,与模块一致			

编辑从站的连接参数(MR1616x-EP)为示例【16点输入模块16点输出混合模块】

in -	9 X Network Configuration	nice 📑 Ethernet 🗐 HR_EP 🗙 🗑 HR_EP_120 📑 HR_P_220 🚯 EPHasterIOTaik 🚯 EPHasterIoTaik	EtherNetDMaster
A de dis Device (MMOO CPU (SORTY)TN) Device Dayrold Device Dayrold		Image: Control Contro Control Control Control Control Control Control Control Control	Brú.

WWW.LATCOS.CN

+ # X	ietwork Config	uration 🗍 Device	Ebernet	HR.P X M.P.	120 MR_EP_220	B EIPMaster10Task	DPMasterServiceTask	EtherNetDPMaster
Device (AM600-CPU1608TP/TN)	通用		连接名称	RPI(ms) O>T大小(by	e) T>O 大小(byte)	(U里配置大小(byte) 目标面	(置大小(byte) 连接路径	
Decto Dayrools Methods Configuration Configuration	组件 用户参数 CherNet/IP 状态 值度	 通用参数 道療師母 秘武貴型 代範問型 12期時間件(編出) ローン下大小(19)481 代電電気大小(19)4 日和電気大小(19)4 日和電気大小(19)4 二音楽型型 Canaction Priority 国楽伝式 第止対理(ms) 	Electrone (1995) (1995) (199	81%(m) 超時間 4期時間3個編 T->0大小学 道確支型 一 回定反量 結検板式 留上时間(m)	10 0 32 V 5) 2 5/155 6/215			B.U.
(國) (年(史) (年(史)) (國) (年(史) 120 (年(史)) (國) (年(史) 220 (年(史))		修改	ZRPI、车	俞出字节数 与模块对	:,输入字 应	节数		

(注意: EIP 上是以 Byte 为单位计算交换字节数的) Point to Point connection, RPI建议设定10-30之间

Input Data和Output Data设定但是为:字节。1个字节=8个位

	MR0808X-	MR1616X-	MR1600X-	MR3200X-	MR0016X-	MR0032X-	
[侯状空亏	EP	EP	EP	EP	EP	EP	
Input Data参数	1	2	2	4	0	0	
Output Data参数	1	2	-	-	2	4	
连接名称	Exlusive owner		Input	: Only	Exlusive owner		

点击控制器"在线",下载程序。









无锡凌科自动化技术有限公司 www.latcos.cn 公司电话: **0510-85888030** 公司地址: **江苏省无锡市惠山区清研路 3 号华清创智园 7 号楼 701 室**