

ETHERNET COMMUNICATION WITH MITSUBISHI Q-SERIES

SEIKO EPSON CORPORATION



- 硬體設定
- 軟體設定
- PLC範例程式

硬體設定

連接示意圖

Q03UDV CPU



軟體設定

設定Controller的IP,控制設備設定成遠端乙太網
設置→系統配置→配置

System Configuration

控制器配置

名稱(N): SN012871

IP地址: 192.168.0.1

IP子網路遮罩(M): 255.255.255.0

IP閘道(G): 0.0.0.0

USB速度(U): 自動

控制設備(O): 遠端乙太網

TP Password: 改變(C)...

T2 Password: Change...

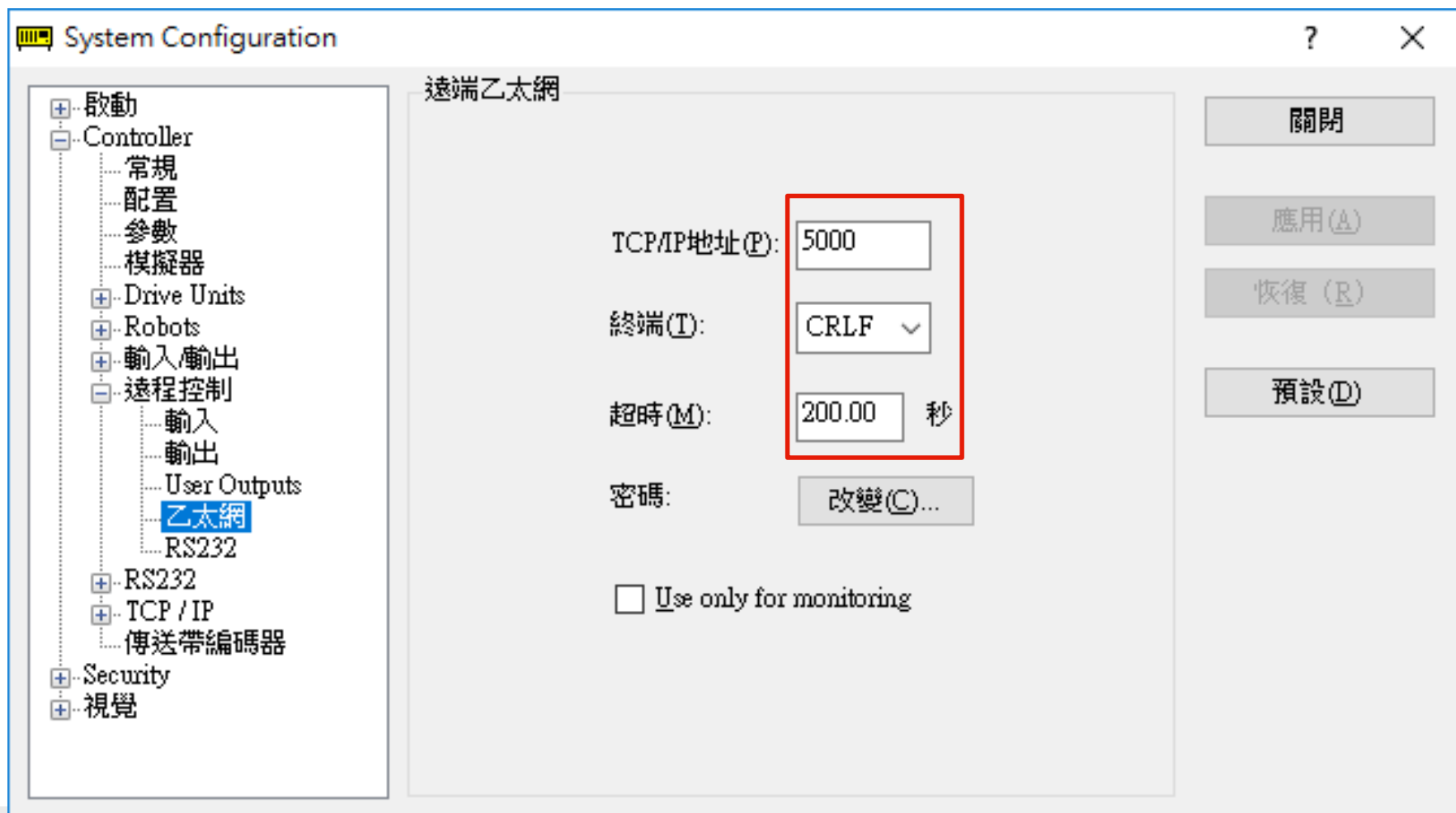
關閉

應用(A)

恢復(R)

設定乙太網的PORT

超時:60(預設),設定成0秒的話,在五分鐘內沒有資料的交握也不會斷線,五分鐘以上會自動斷線,需再重新建立連線



打開GX WORK2,建立一個新專案
在左邊工程的屬性欄,點選PLC參數



設定PLC的IP(需跟ROBOT同網域),下方選項打勾.點選開啟設定

Q參數設定

PLC名設定 | PLC系統設定 | PLC檔案設定 | PLC RAS設定 | 引導檔案設定 | 程式設定 | SFC設定 | 元件設定 | I/O分配設定 | 多CPU設定 | 內建乙太網路埠設定

IP位址設定

輸入格式 10進位數

IP位址 192 168 0 23

子網路遮罩類型

預設路由器IP位址

開啟設定

FTP設定

時間設定

通訊資料代碼設定

☒ 2進位碼通訊

☐ ASCII碼通訊

☒ 允許RUN中寫入(FTP與MC協定)

☐ 禁止與MELSOFT直接連接

☐ 不回應網路上乙太網路內建型CPU的搜尋

IP封包中繼設定

IP封包中繼設定

必要時設定(預設值 / 有變更)

列印顯示畫面... 預覽顯示畫面 確認X/Y分配 預設值 檢查 設定結束 取消

設定第一組參數如下圖
使用Socket通訊去跟Robot交握

內建乙太網路埠 開啟設定

×

IP位址/埠編號輸入格式

10進位數

	協定	開啟方式	TCP連接方式	本站埠編號	通訊對象IP位址	通訊對象埠編號	通訊協定運行狀態 儲存用起始元件
1	TCP	Socket通訊	Active	3001	192.168. 0. 1	5000	
2	TCP	MELSOFT連接					
3	TCP	MELSOFT連接					
4	TCP	MELSOFT連接					
5	TCP	MELSOFT連接					
6	TCP	MELSOFT連接					
7	TCP	MELSOFT連接					
8	TCP	MELSOFT連接					
9	TCP	MELSOFT連接					
10	TCP	MELSOFT連接					
11	TCP	MELSOFT連接					
12	TCP	MELSOFT連接					
13	TCP	MELSOFT連接					
14	TCP	MELSOFT連接					
15	TCP	MELSOFT連接					
16	TCP	MELSOFT連接					

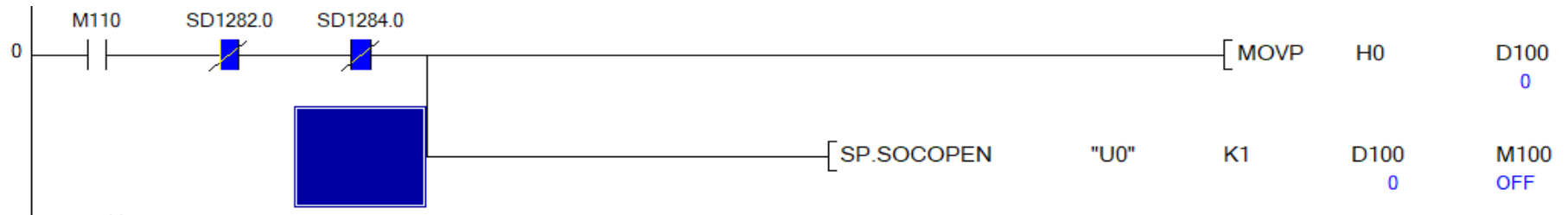
(*) 以IP位址/埠編號輸入格式中選擇的進位數格式顯示IP位址與埠編號。
請以選擇的進位數格式輸入。

設定結束

取消

PLC範例程式

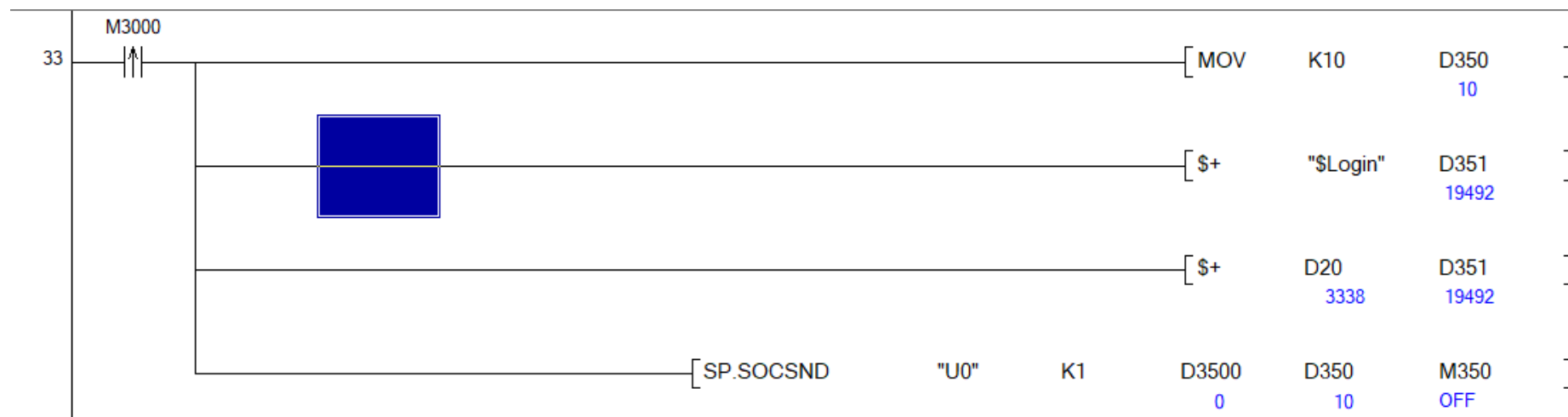
SP.SPCOPEN:打開Socket的連接口 K1:第一組



SP.SOCSND:傳送資料給ROBOT

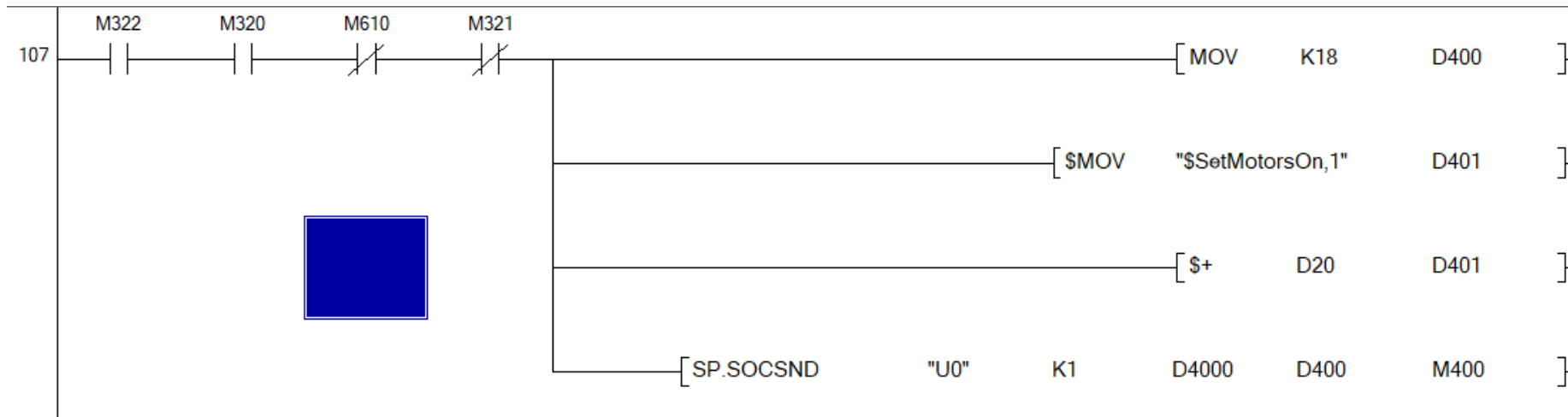
使用遠端控制時,需先login,才能執行其他動作

D20:字符節(CRLF)

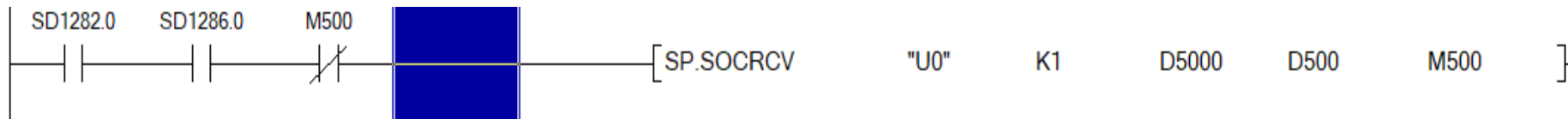


Robot Motor On

遠端指令在用戶手冊的12.2章節有詳細介紹,請參照

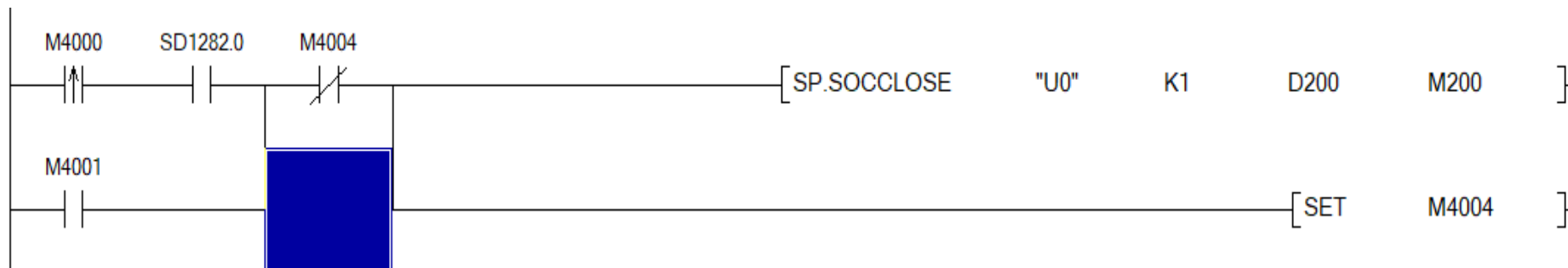


SP.SOCRCV:接收ROBOT傳回的資訊



SP.SOCCLOSE:關閉Socket 接口

三菱Socket指令的用法,請參照QnUCPU內置乙太網通訊手冊



EPSON
EXCEED YOUR VISION