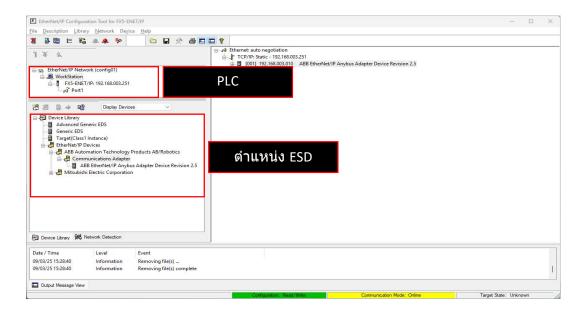
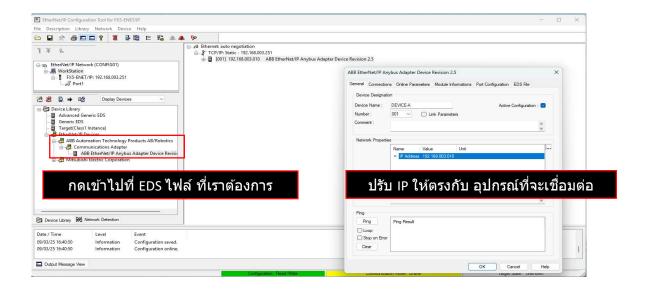
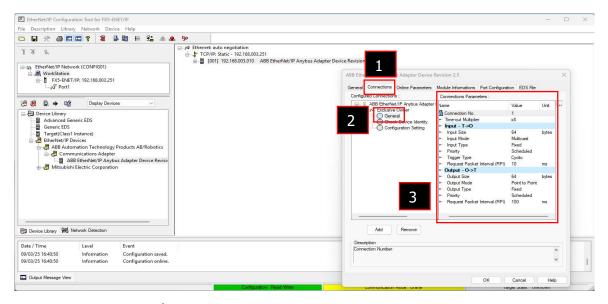
### **EIP Configuration Tool for FX5-ENETIP**





IP: 192.168.3.251 คือของการ์ด FX5-ENET/IP ของ PLCIP: 192.168.3.10 คือ Prot ENET/TP ของ ROBOT

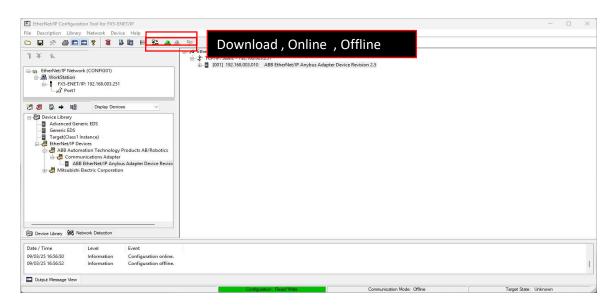


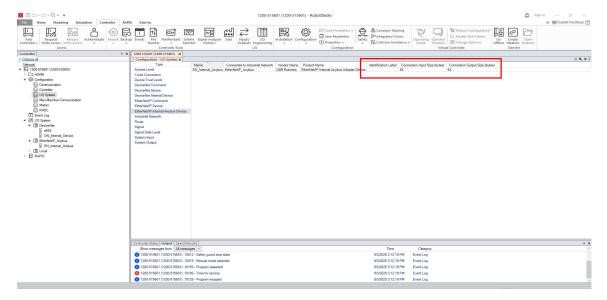


ปรับขนาดของข้อมูลที่จะรับ - ส่ง ตัวอย่าง 64 bytes

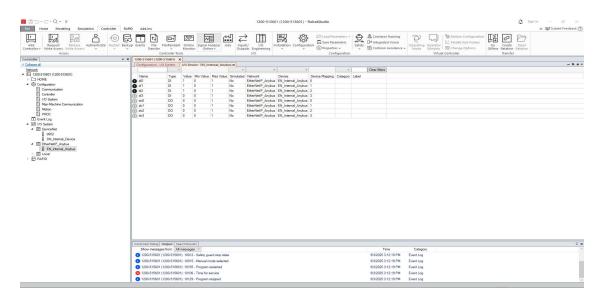
# Input Size

#### **Output Size**

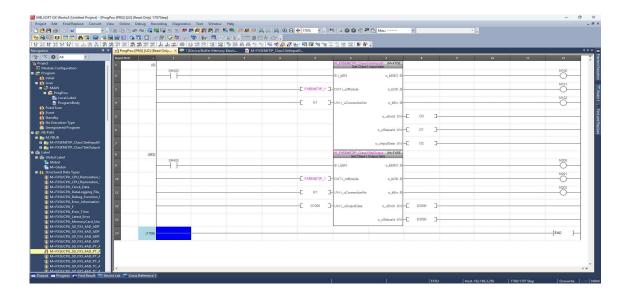




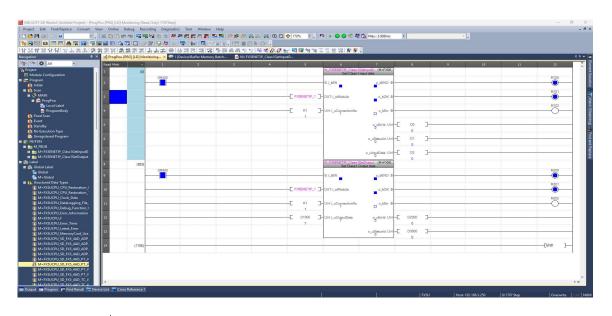
หน้าต่างกำหนด Size Input Output ของ Robot



หน้าต่างสำหรับตรวจสอบการเชื่อมต่อ Data



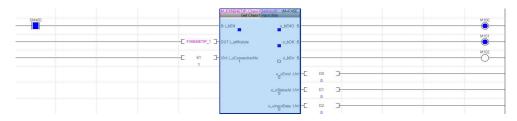
## ฟังก์ชั่นสำหรับการเชื่อมต่อ



สามารถเชื่อมต่อข้อมูลได้



หน้าทึ่งเอาฟังก์ชั่นมาใช้งาน



### การเชื่อมต่อขอมูล Input (output robot)

SM400 = สั่งให้ฟัง์ชั่นทำงานตลอด

FX5ENETIP\_1 = เลือกใช้งาน

K1 = ConnectionNo

M100 = ฟังก์ชั่นกำลังทำงาน

M101 = เชื่อมต่อข้อมูลได้

M102 = การเชื่อมต่อมีปัญหา

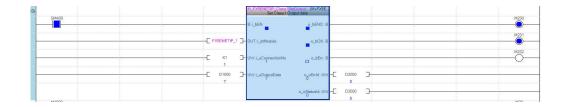
D0

D1

D2 = ข้อมูลจะเริ่มส่งมาที่ D2

ตัวอย่างการรับข้อมูล หุ่นยนต์ส่งข้อมูล DataBit 0 (Robot) > PLC ( D2.0 จะ ON )

D2 - D34



การเชื่อมต่อขอมูล Output (Input robot)

SM400 = สั่งให้ฟัง์ชั่นทำงานตลอด

FX5ENETIP\_1 = เลือกใช้งาน

K1 = ConnectionNo

D1000 = ข้อมูลจะเริ่มส่ง D1000.0

M200 = ฟังก์ชั่นกำลังทำงาน

M201 = เชื่อมต่อข้อมูลได้

M202 = การเชื่อมต่อมีปัญหา

ตัวอย่างการรับข้อมูล หุ่นยนต์ส่งข้อมูล DataBit 0 (Robot = On) > PLC ส่งออก( D1000.0 จะ ON ) D1000 - D1034