

如何在 Polyscope 组态 Modbus 信号

编辑：朱超

机器人软件适用版本： 所有

适用机器人： UR3、UR5、UR10

编辑时间：2015/6/9

很多情况下，优傲机器人需要与外界设备做网络通讯，其中一个比较方便的通讯是 ModbusTCP, 下面我们就以 Phoenix 的 ILB ETH 24 DI16 DI016 2TX 为例，学习如何在 Polyscope 上组态 Modbus 信号。在此例子中机器人作为 Modbus client（也可称为 Master），Phoenix 作为 Modbus Server（也可称为 Slave）。

一、配置 Phoenix

作为 Modbus Server 的一方，必须提供一张 Modbus 地址列表供 Modbus Client 访问，在这里 Phoenix 提供的地址如下：

	Modbus Register Table (16-Bit Words)	Modbus Input Discretes Table (Bits)	Modbus Coil Table	Access	Function
Process data	0	0-15	—	Read only	Digital inputs (DIO)
	1	16-32	—	Read only	Digital inputs (DI)
	2	—	0-15	Read/write	Digital outputs
	3	—	—	Read only	Reserved
Diagnostics	4	—	—	Read only	Status register
	5	—	—	Read only	I/O diagnostic register
	6	—	—	Read only	NetFail reason
	7	—	—	Read only	IBS diagnostic register (for compatibility with FL IL 24 BK)
	8	—	—	Read only	IBS para register (for compatibility with FL IL 24 BK)
Special register	1280	—	—	Read/write	Modbus timeout connection monitoring
	2000	—	—	Read/write	Process data watchdog timeout
	2002	—	—	Read/write	Fault response mode
	2004	—	—	Read/write	NetFail test (same value as register 6)
	2006	—	—	Read/write	Command register

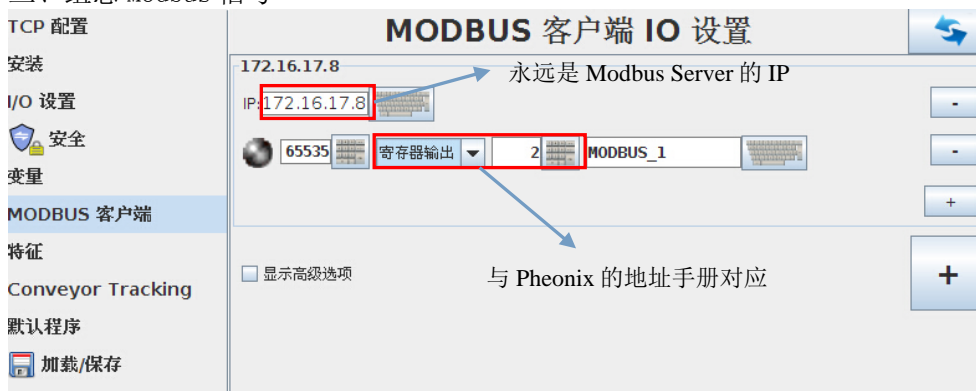
另外我们设置 Phoenix IP:172.16.17.8

二、设置机器人 IP

我们必须将机器人的 IP 地址与 Pheonix 设置在同一个网段，在这里设置为 IP:172.16.17.6



三、组态 Modbus 信号



这样机器人就可以控制 Pheonix 的 16 个数字量输出。

四、机器人程序中调用 Modbus_1

