

IDE培训:

runtime system

总线技术:提供各种总线协议: ethercat musdbus can

codesys工业云平台

远程下载程序,操作.

编程工具,运行系统,总线技术,运动控制及机器人控制(codesys SoftMotion)

IEC61131-3

文本话语言ST

多核的支持,提供cpu的利用率, linux支持, windows不支持

购买了targetVIsu可视化

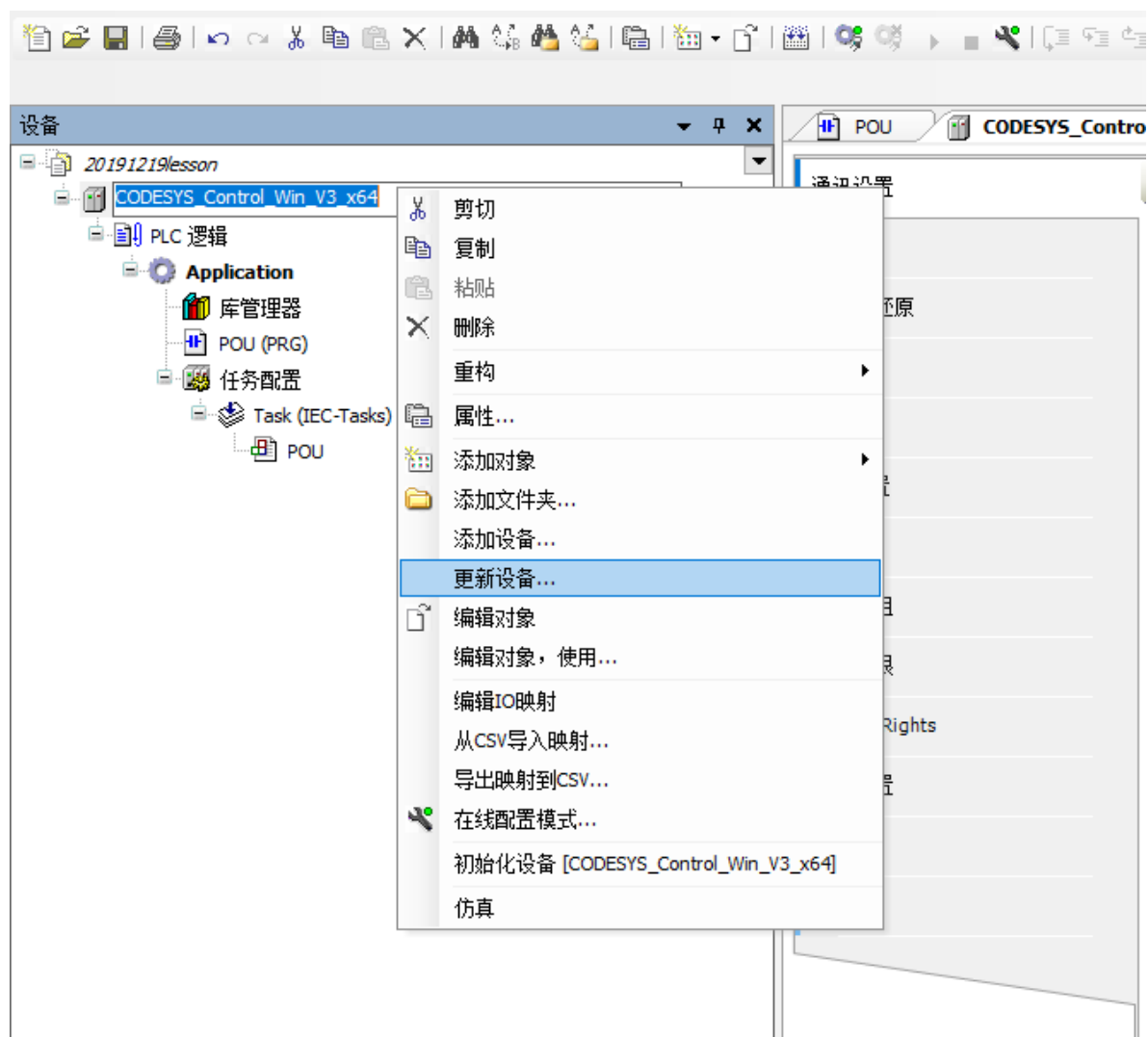
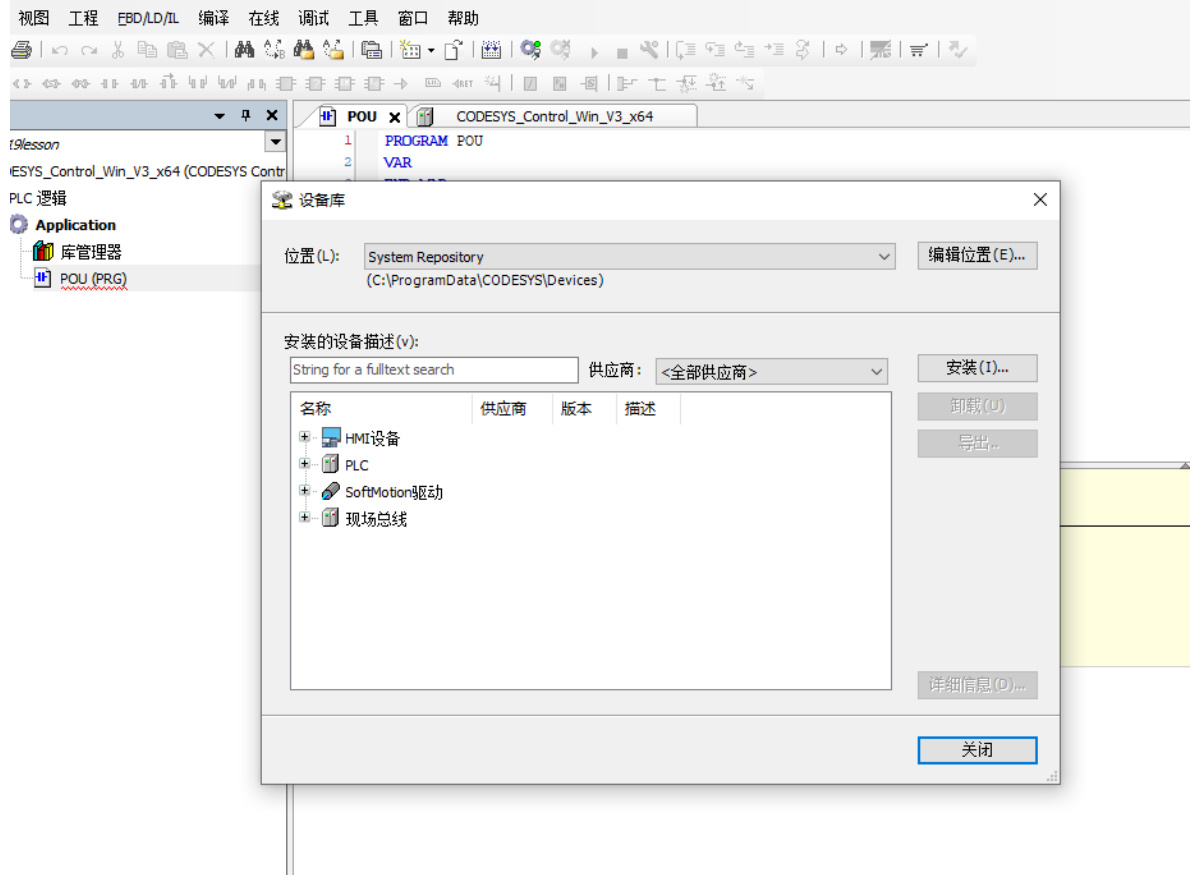
PLCopen

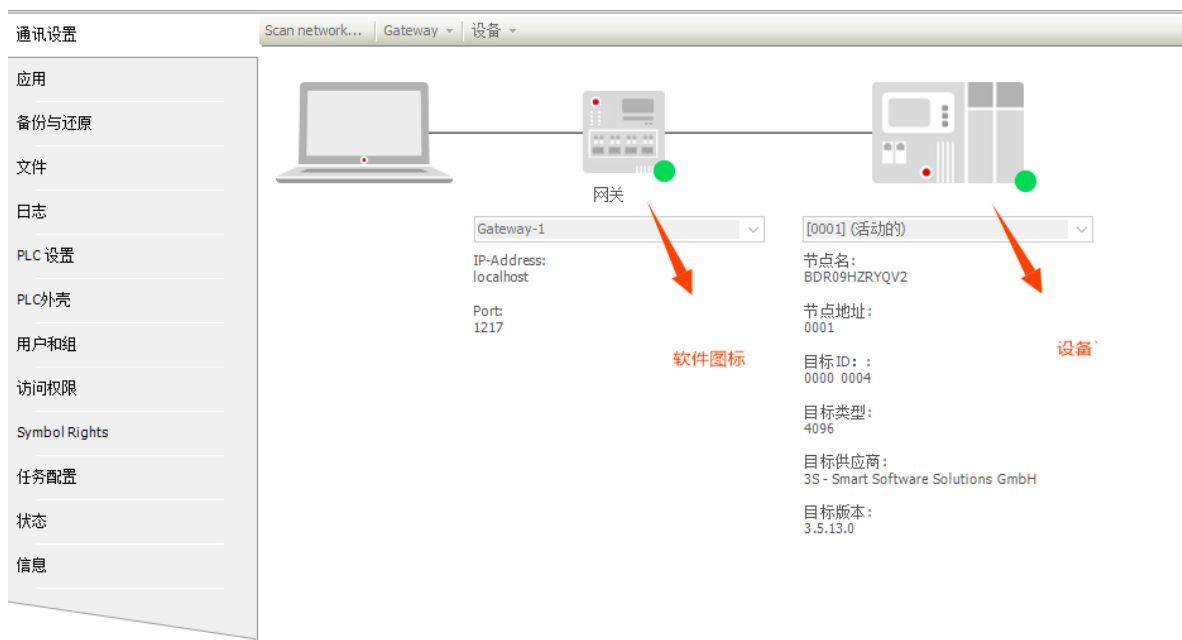
CNC的G代码,手写,图纸导入

linux打实时补丁, 烧录codesys,进行控制

ST语言

IL- 指令表-功能块-梯形图



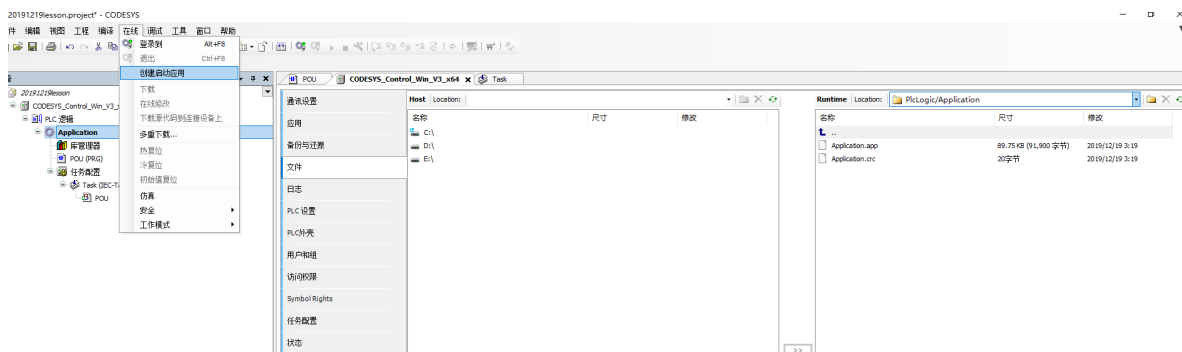
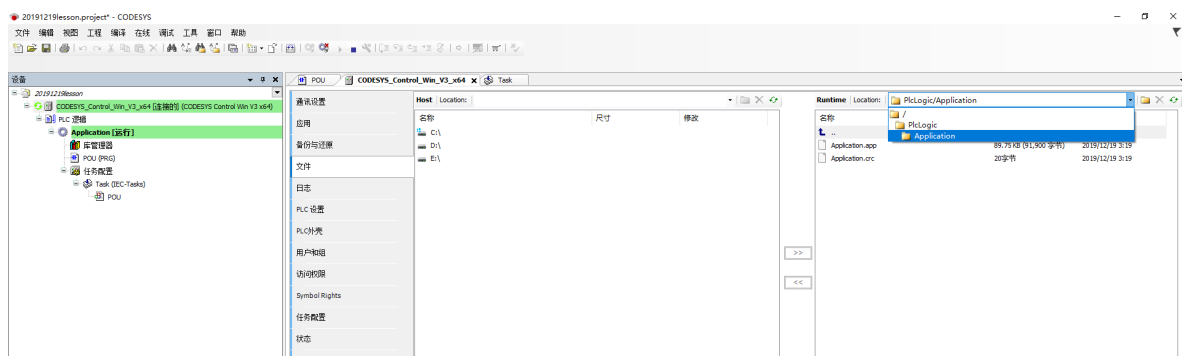


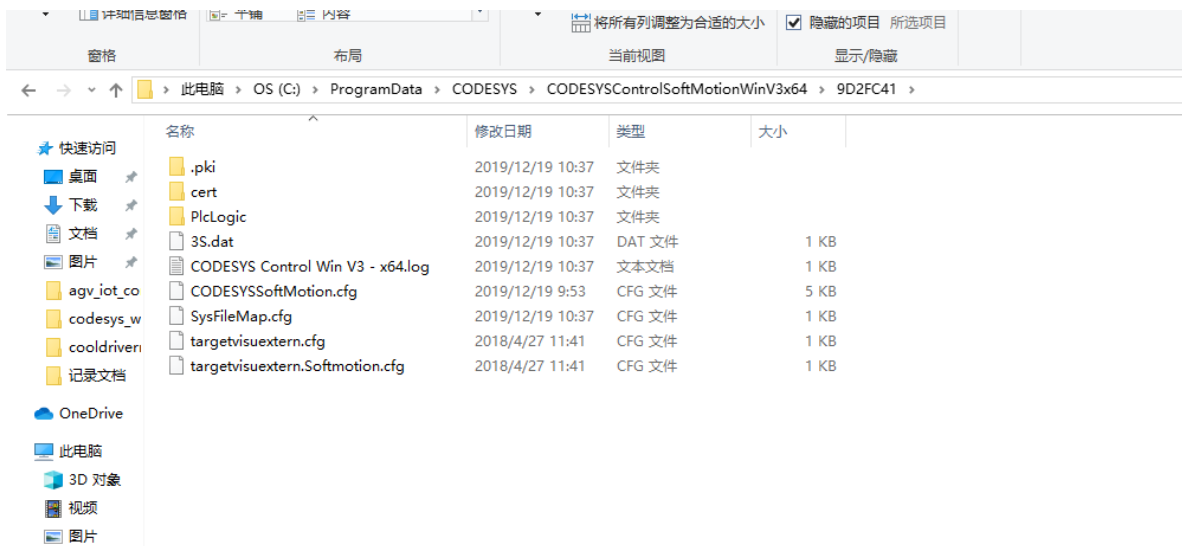
工具-选项-语言设置-与windows相同的语言

小型PCL逻辑运算的 大型就是运动控制器

开发包一次性购买, 总线一次性购买

查看程序路径

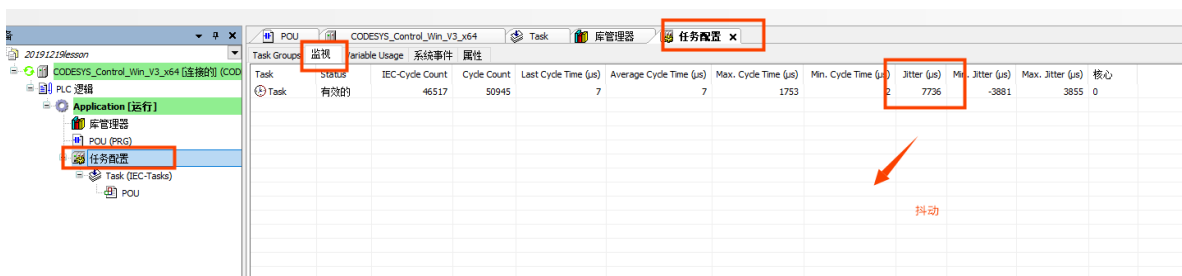




PLC的app的路径:

写完程序,--登录

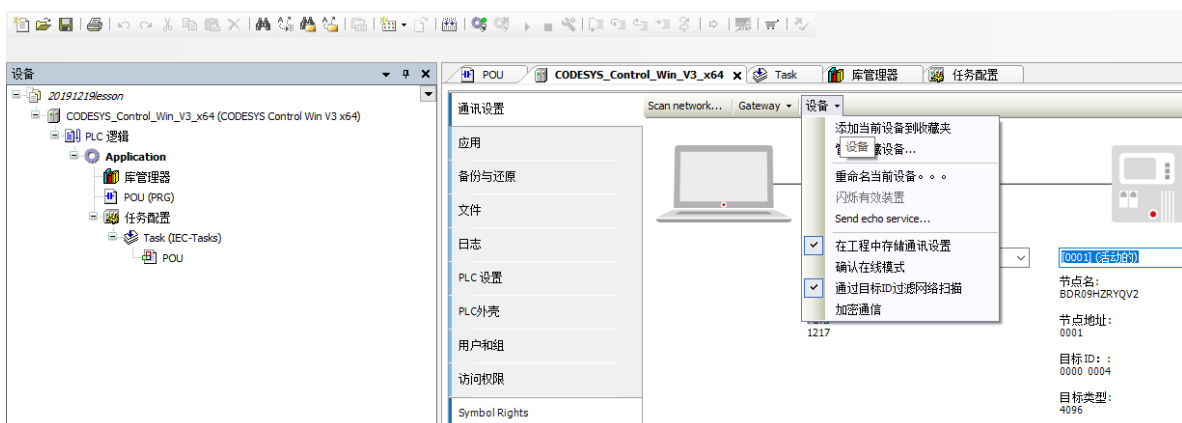
抖动代表什么: 4s+- 抖动数 x86 50us arm-linux100us



多少轴的, 256个轴.

ubuntu分时系统:

通讯连接问题:

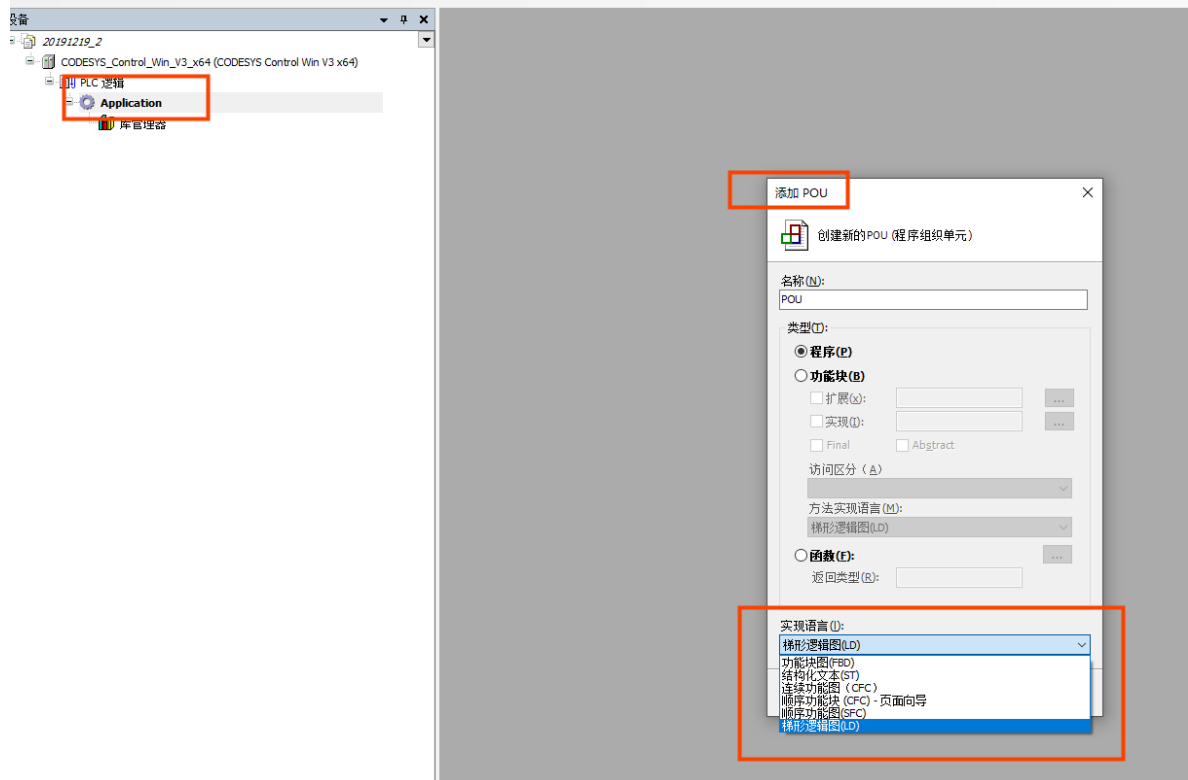
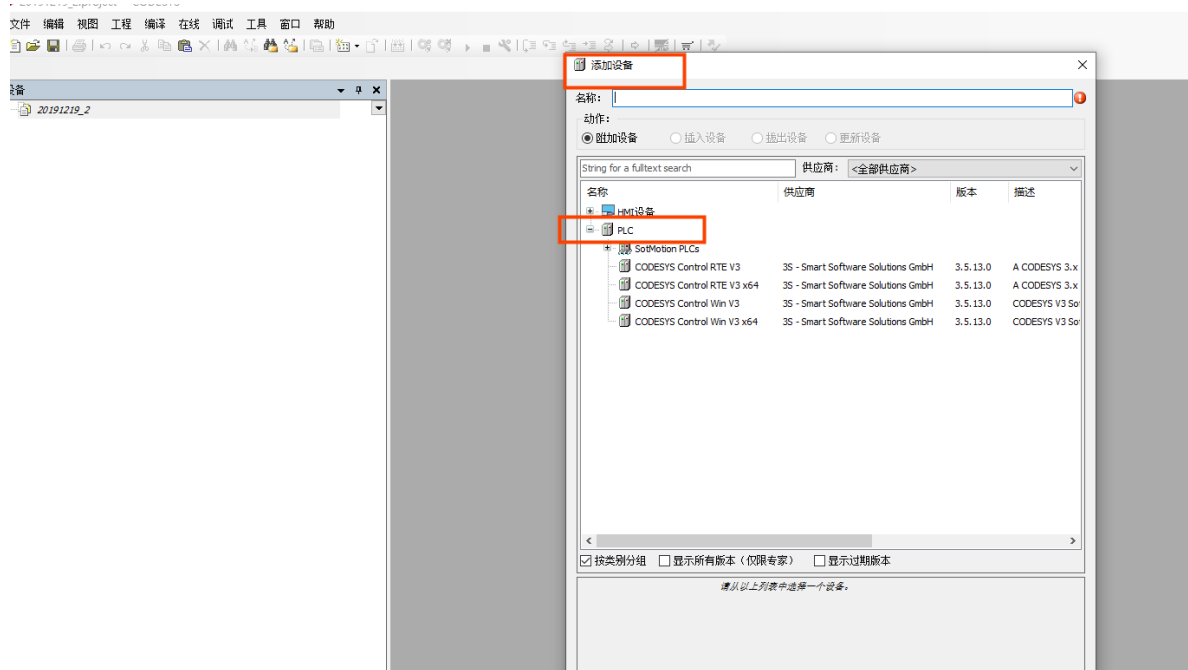


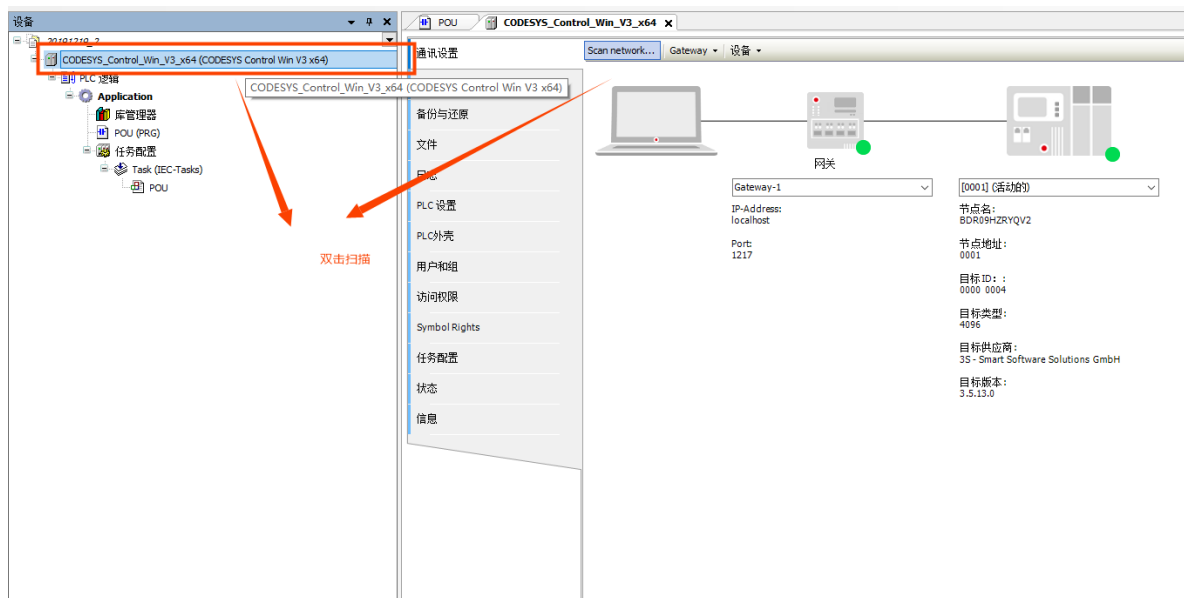
选项----通过目标ID过滤扫描

去掉设备登录密码:

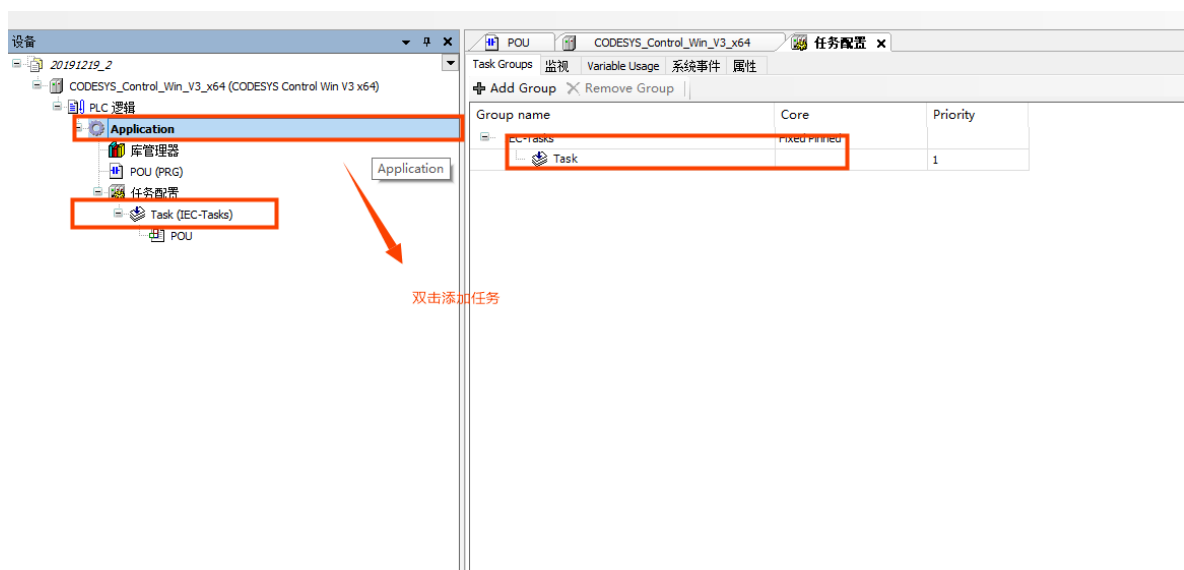
在设备中选项中;选择加密

开始:





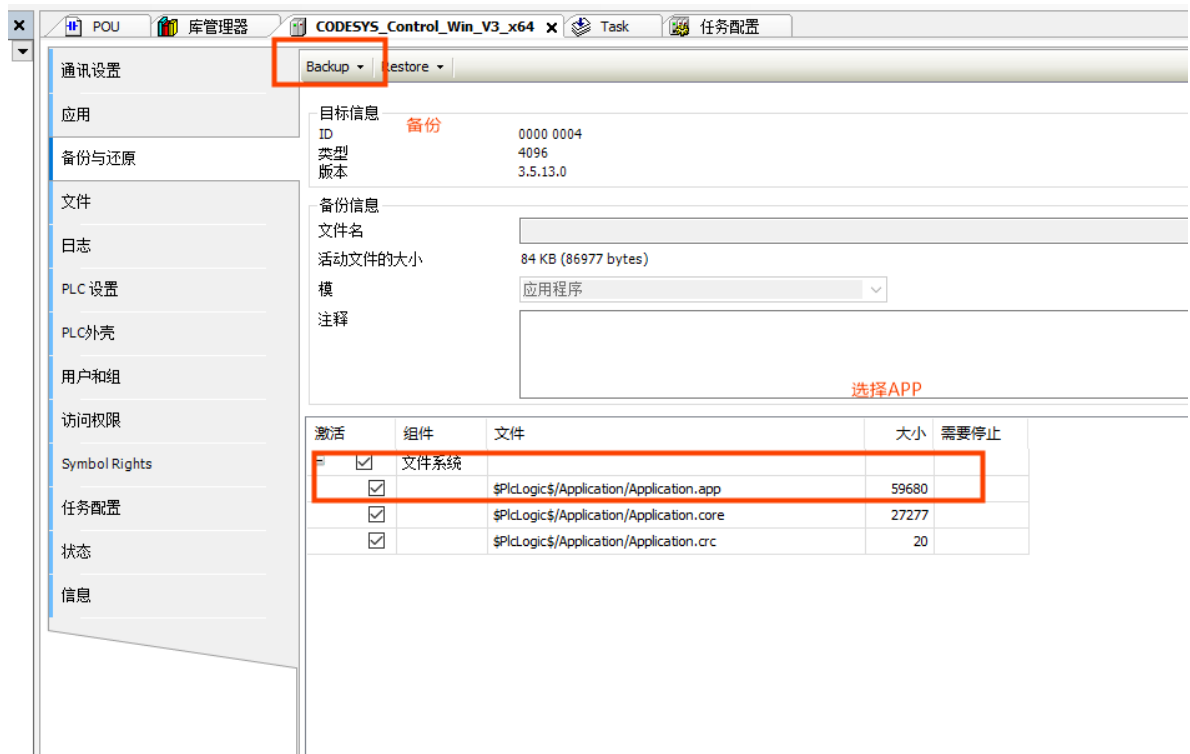
编写PDO变量,画出梯形图:



将POU拖拽至任务配置中

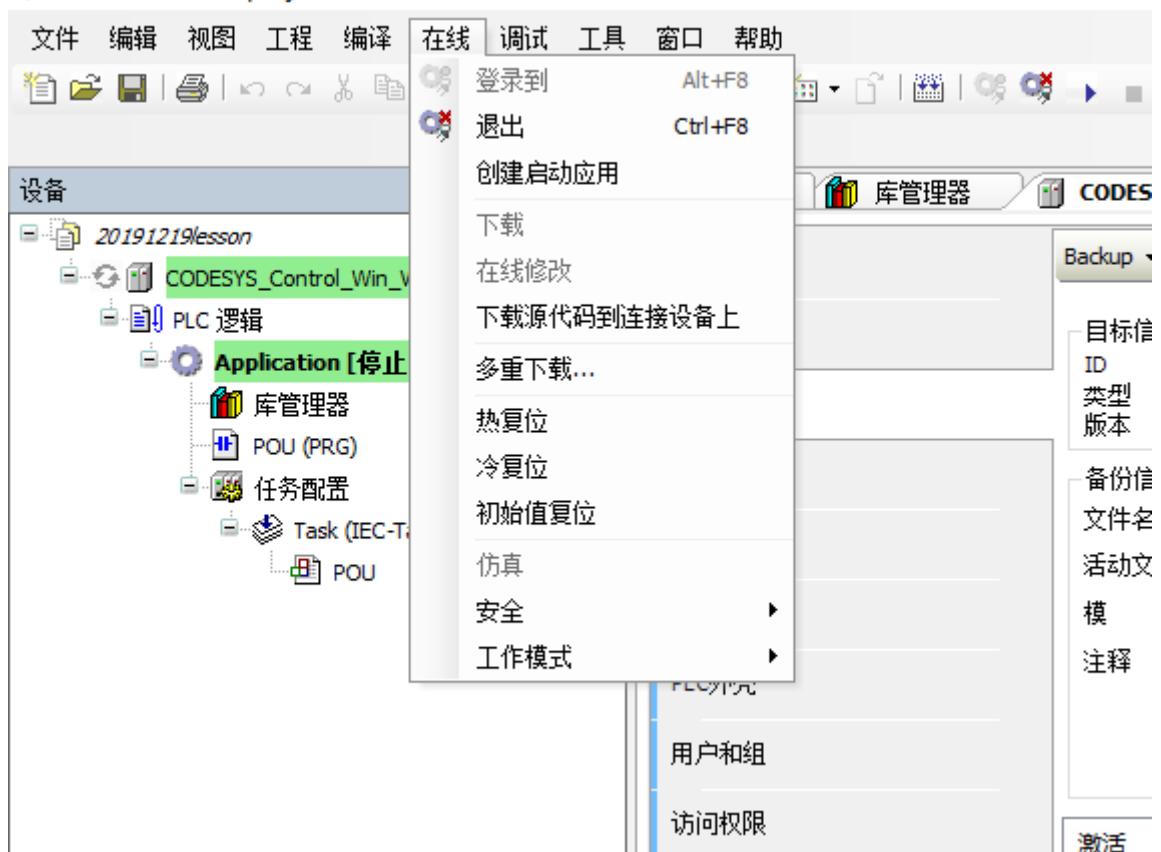
通讯选择:

备份:



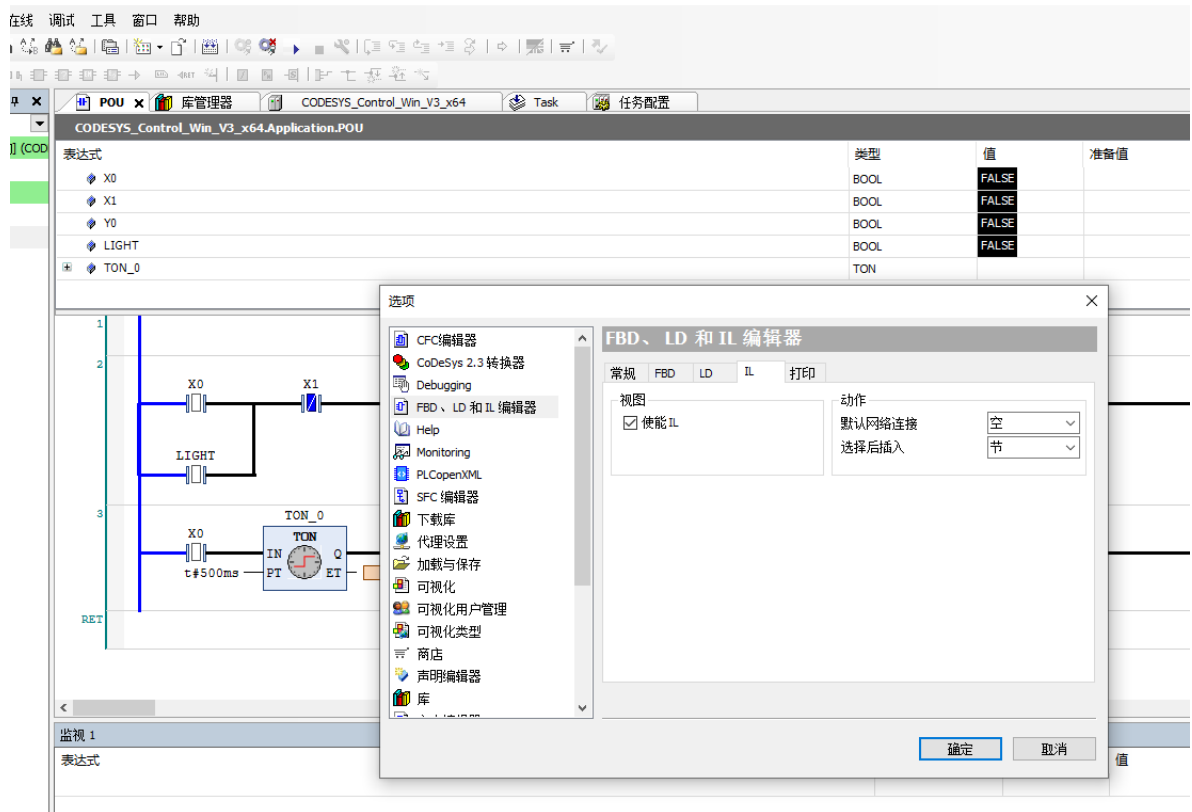
可以保存至本地和PLC上.

复位:

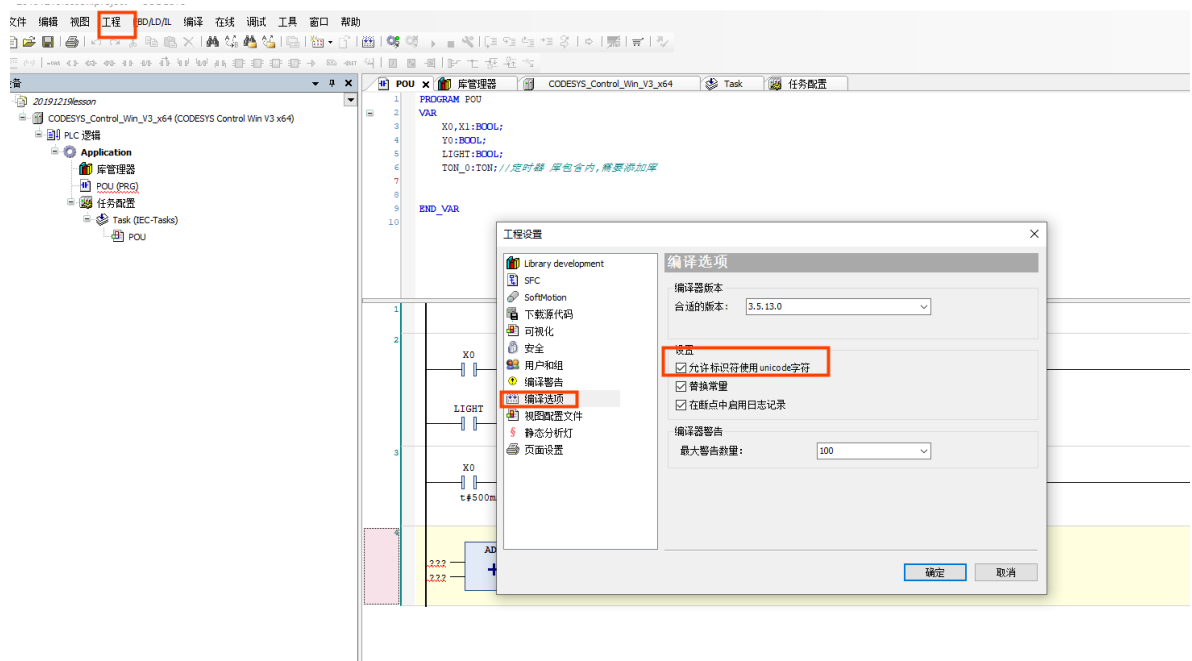


热复位冷复位

IL/LD/FBD转换



修改程序后,采用登录并下载.



主流的就是梯形图(逻辑)和ST(机器人运控).

prefix:

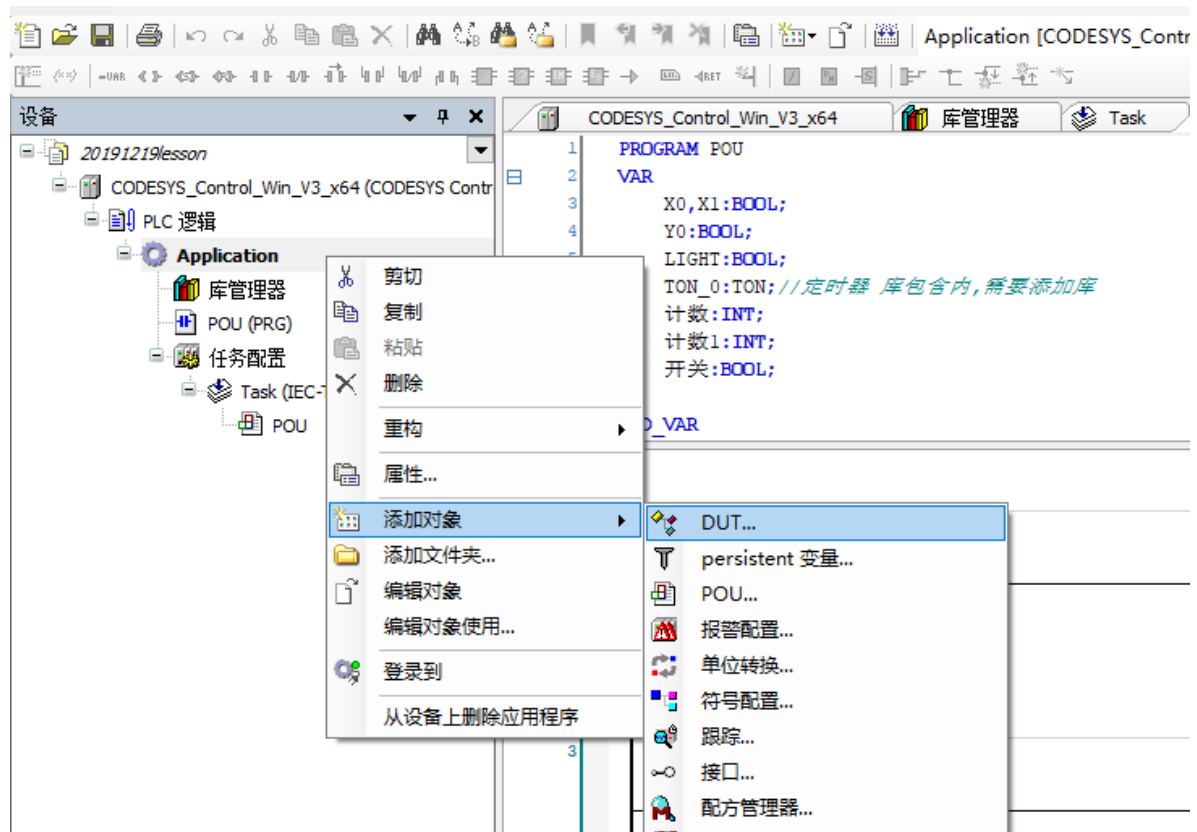
BOOL: x b

BYTE: by

WORD:w

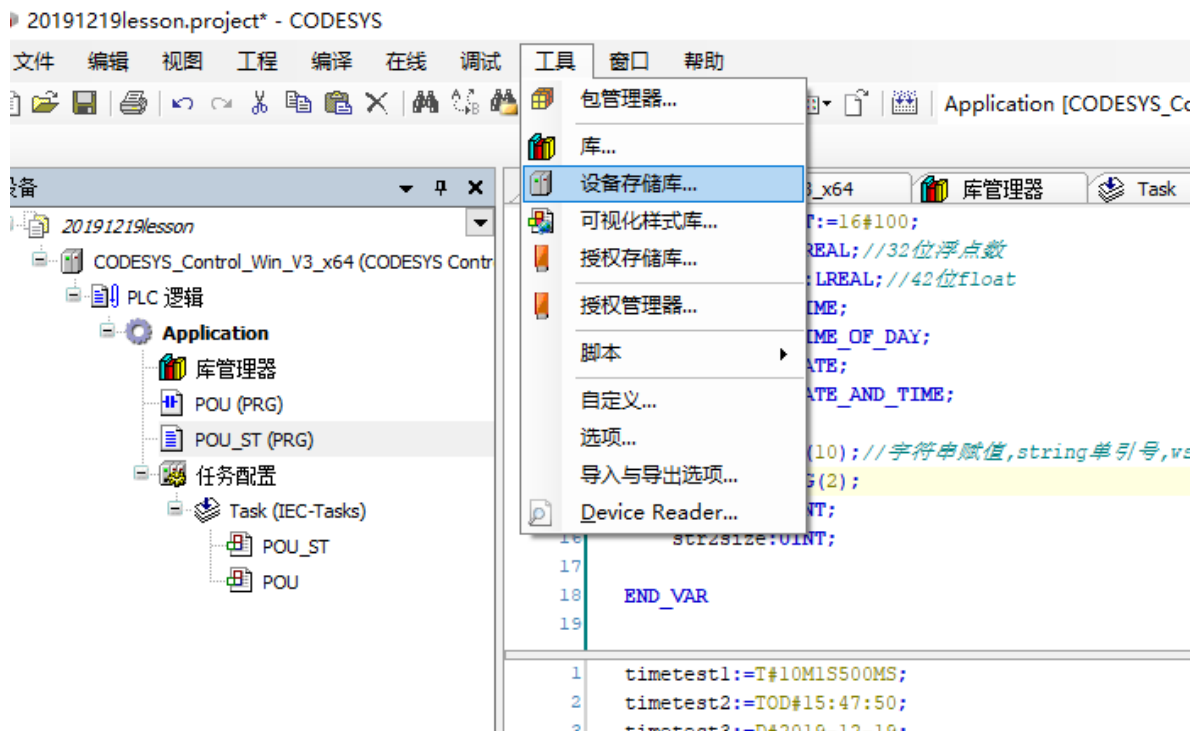
1.设置变量显示的形式

设置结构体:



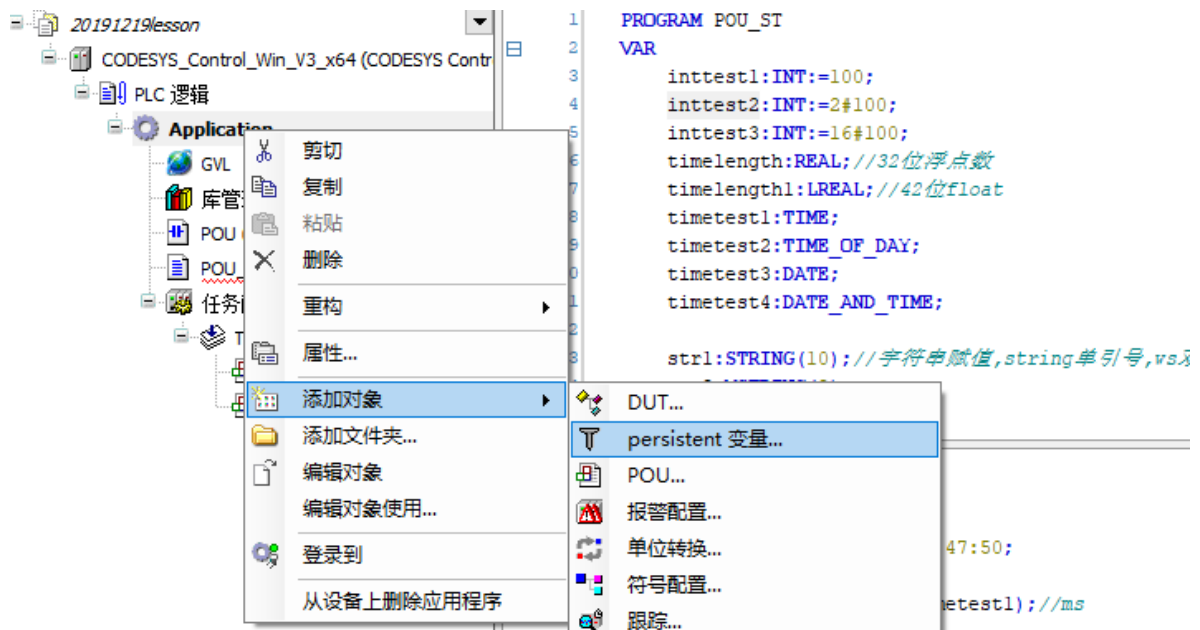
全局变量

变量:



添加全局变量:

GVL



加减乘除比与或非要高

连接失败后需要加

```

CODESYS Control Win V3 - x64

rface> at router <instance>4</instance> reg
2019-12-19T08:52:02.594Z: Cmp=CmpB1kDrvShm,
>1</address>
2019-12-19T08:52:02.598Z: Cmp=CmpOPCUAServe
ith Version 0x3050f14 registerd at the OPC
2019-12-19T08:52:02.872Z: Cmp=CmpRouter, C1

```

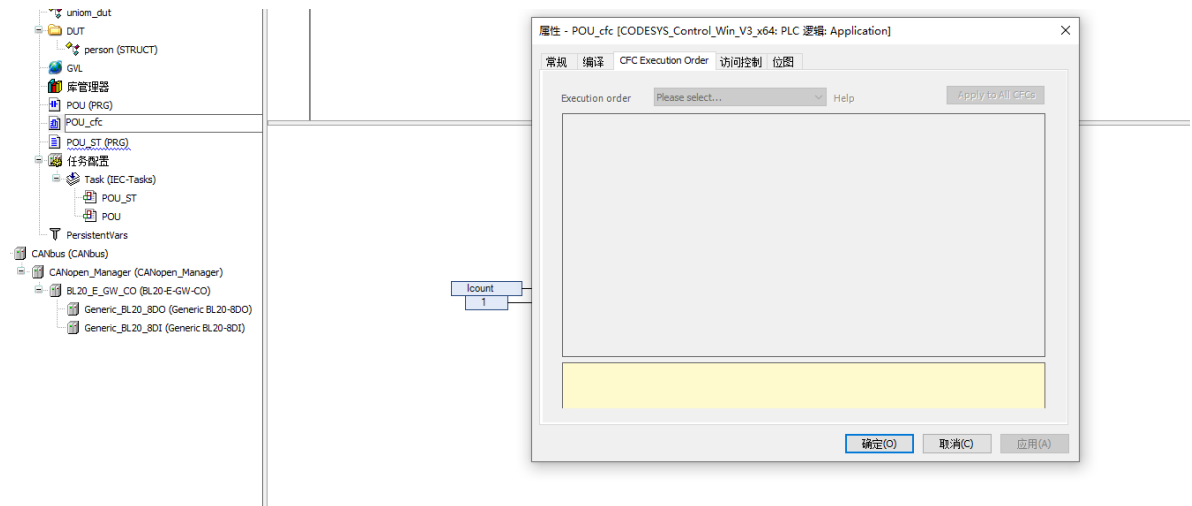
iec6131;标准

热复位:自定义的

相同io操作的时候最好放在一个io里面.

codesys_control_win_v3_x64-----右键-----添加设备---canbus-----树状模型一层一层选择--8D0--8DI

CFC



cfc--属性---cfc选择是否有序号

cfc的精髓就是顺序。

设备库---codesys.....-----添加设备-----选择canbus-----添加canopen_manager_-----

选择耦合器（BZ20_E_GW_co）---

ST语言最高的优先级（）

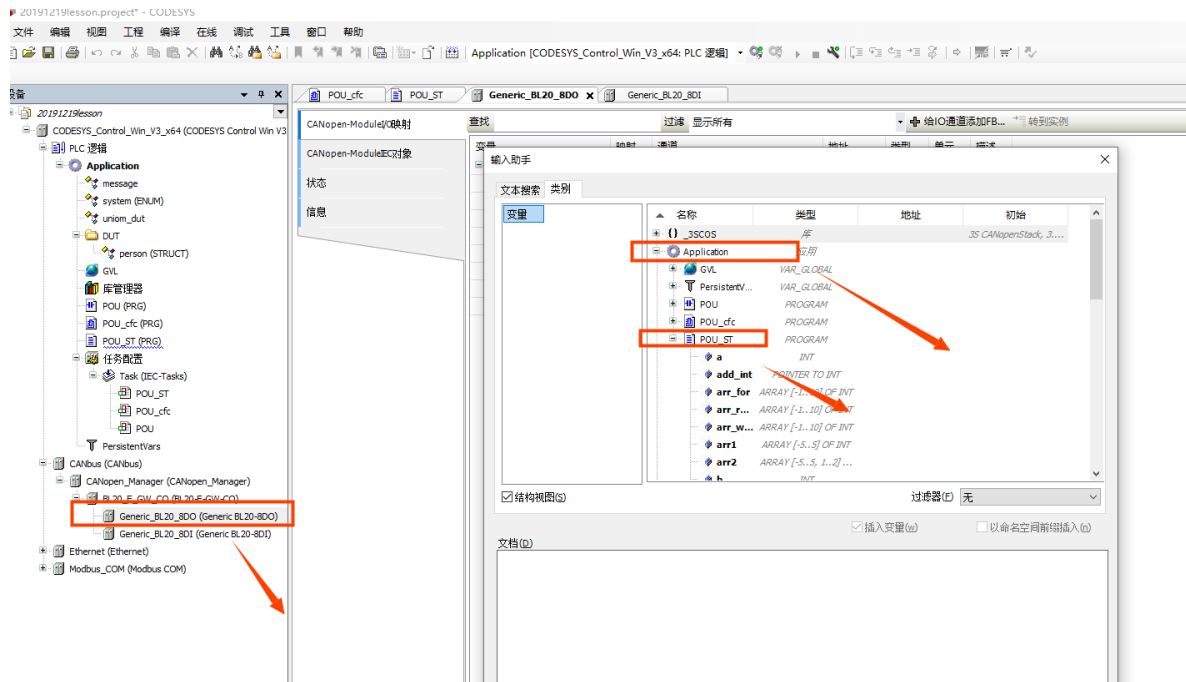
if() then

CASE OF

:

<INstruction(s)>

codesys分为两个部分: IDE 和 runtime 运行在win10上面的非实时的



codesys runtime培训:

runtime总线 欧德神 北京