Automation for a Changing World

AX-864E Package Installation 使用手冊



版權說明

©Delta Electronics, Inc. All rights reserved. 台達電子工業股份有限公司保留所有權利

本使用手冊編撰之所有資訊內容屬台達電子工業股份有限公司(以下簡稱「台達」)之專屬 財產,且受到著作權法及所有法律之保護。台達依著作權法及其他法律享有並保留一切著 作權及其他法律之專屬權利,非經台達之事前同意,不得就本手冊之部分或全部任意地仿 製、拷貝、謄抄、轉譯或為其他利用。

免責聲明

本使用手冊之內容僅在說明台達生產製造之 DIAStudio 系列軟體使用方法,且依其「現 狀」及「提供使用時」的狀態提供給您,您使用本產品時,須自行承擔相關風險。除法律 有特別強制規定外,台達不因本使用手冊就產品負任何明示或暗示之保證或擔保責任,包 括但不限於以下事項:(i)本產品將符合您的需求或期望;(ii)本產品所包含之資訊具有即時 性與正確性;(iii)本產品未侵害任何他人權利。

您明確了解並同意,除法律有特別強制規定外,台達及其子公司、關係企業、經理人、受 僱人、代理人、合夥人及授權人,無須為您任何直接、間接、附隨、特別、衍生、懲罰性 的損害負責(包括但不限於所生利潤、商譽、使用、資料之損害或其他無形損失)。

台達保留對使用手冊與手冊中所描述的產品進行修改而不預先以及事後通知的權利。

Table of Content

Chapter 1: AX-8 系列包管理器安裝	3
1.1 Overview	3
1.2 CODESYS 軟體及 AX-8 系列包下載 (To be modify)	3
1.3 AX-8 系列包安裝	3
1.4 AX-8 系列配置	6
1.5 AX-8 系列參數	8
Chapter 2: CODESYS 變數匯入 DIAScreen	15
2.1 Overview	15
2.2 匯出 CODESYS 全域變量	15
2.3 PAC AX-8 系列連接	19
2.4 DOP-100 系列連接	

Chapter 1: AX-8 系列包管理器安装

1.1 Overview

AX-8 系列產品可以透過匯入AX-8xxE-P0 Series_1.0.0.0 0包。 匯入後,可以從 CODESYS 標準軟體內使用基於IEC 61131 -3 標準所開發的軟體編程、配置及相關運動 控制功能使用。

1.2 CODESYS 軟體及 AX-8 系列包下載 (To be modify)

請於以下路徑下載 CODESYS 標準軟體 3.5.14 及 AX-8 系列包

1. Codesys 標準軟體

http://www.deltaww.com/services/DownloadCenter2.aspx?secID=8&pid=2&tid=0&C ID=06&itemID=060210&typeID=1&downloadID=&title=&dataType=1;8;3;10;&check =1&hl=zh-TW

2. AX-8xxEP0 Series_1.0.0.0 系列包

1	工業自動化	•	請選擇下載類別		
_			□ 型錄		
		-			
2	CODESTS 運動控制力系 (4)	_ >	□ 操作手冊		
_				□ 安規證書	
3	請選擇	•			
					開始搜尋

1.3 AX-8 系列包安裝

請先安裝 CODESYS 標準軟體(up to 3.5.14), 並遵照以下步驟安裝系列包

- 於台達下載中心下在系列包
 AX-8xxEP0 Series_1.0.0.0.package
- 2. 打開 CODESYS 標準軟體



3.	點擊「 工具 」→ "包管理器				
	CODESYS				
	文件 编辑 视图 工程 编译 在线 调	试	ΙĮ	窗口 帮助	
	🛅 🚔 🔚 🕼 🗠 🗠 🖁 🛍 🗙 🗚 🖞	\$ \$	9	包管理器	🎰 🖻 🏙 🥵
	•		1	库	
	· 문화 🕹 🕹 🕹 🕹 🕹 🕹 🕹 🕹 🕹 🕹 🕹 🕹 🕹		1	设备存储库	
	•		B	可视元素库	SD14 Datch 2
			-	可视化类型库	
				许可证库	
				授权管理	
				脚本 ▶	
				自定义	
				选项	¥
				导入与导出选项	
		'	Ē	鼓印上程列表	<i>.</i>

4. 點擊「安裝」



5.	選擇 AX-8xxFP0 Series	1000
0.		_1.0.0.0

伊 開啟	_			×
← → ~ ↑ 🔜 > 本機	> 桌面 >	~ Ū	搜尋 桌面	<i>م</i>
組合管理 ▼ 新増資料夾				. 🔳 🚯
🚽 DIAScreen_Beta ^	名稱 ^		修司	收日期
DIAStudio產品!	Dalian		10	8/5/20下午 01
Resources of Sc	🖪 AX-8xxE-P0 Series_1.0.0.0		10	8/4/23 上午 09
Security				
🖊 下載				
🎒 文件				
▶ 音樂				
三 桌面				
■ 圖片				
🛃 影片				
🏪 本機磁碟 (C:)				
🔜 本機磁碟 (D:)				
~ <				>
檔案名和	爯(N): AX-8xxE-P0 Series_1.0.0.0	~	Package (*.package	e) ~
			開啟(O)	取消

6. Install the package

Refresh	Sort by:	Name	~	Install
 Installation - Choose Setup Type AX-8xxEP0 Series [1.0.0.0] Please select the type of setup you would like to perform. 	×	able!	License infc No license rec No license rec No license rec No license rec	Uninstall Details Updates
 Complete setup All package components will be installed. Typical setup The most commonly used package components will be installed. Customized setup Full control over which package components are installed. Recommended for advanced users. 				Download CODESYS Store Rating <u>CODESYS Stor</u>
Cancel < Back Next >	Finish			

1.4 AX-8 系列配置

安裝完 AX-8 系列包後,使用者可以參照以下步驟建立專案及進行參數配置

- **1**. 新建工程
 - CODESYS



2. 選擇標準工程 > 設備選擇: AX-8xxEP0 Serie > 選擇 PLC_PRG 語言

分类(C): 工 库	<u>程</u>	模板(T):	包含 Applicatio	 标准工程
包含一个说	含。一个应用,一个PLC_F	RG程序的工程		
名称 <mark>(</mark> N): 位置 <mark>(</mark> L):	未命名1 C:\Users\sis\Documents			 ×
			_	

即将创建—								
即将创建一个新的标准项目.该向导将在此项目中创建以下对象: - 一个如下所述的可编程设备 - 使用下面指定语言的程序PLC_PRG - 调用PLC_PRG的循环任务-引用当前安装的最新版本的标准库.								
윷备 <mark>(</mark> D):	AX8xxE-P0 Series (Delta Electronics, Inc.)	~						
LC_PRGŦE:	AX8xxE-P0 Series (Delta Electronics, Inc.) CODESYS Control RTE V3 (3S - Smart Software Solutions GmbH) CODESYS Control RTE V3 x64 (3S - Smart Software Solutions GmbH) CODESYS Control Win V3 (3S - Smart Software Solutions GmbH) CODESYS Control Win V3 x64 (3S - Smart Software Solutions GmbH) CODESYS HMI (3S - Smart Software Solutions GmbH) CODESYS SoftMotion RTE V3 (3S - Smart Software Solutions GmbH) CODESYS SoftMotion RTE V3 x64 (3S - Smart Software Solutions GmbH) CODESYS SoftMotion Win V3 x64 (3S - Smart Software Solutions GmbH)							
	- 一个如下所 - 使用下面打 - 调用 PLC_P 设备 (D): LC_PRG在:	 一个如下所述的可编程设备 使用下面指定语言的程序 PLC_PRG 调用 PLC_PRG的循环任务 - 引用当前安装的最新版本的标准库. 设备(D): AX8xxE-P0 Series (Delta Electronics, Inc.) AX8xxE-P0 Series (Delta Electronics, Inc.) AX8xxE-P0 Series (Delta Electronics, Inc.) CODESYS Control RTE V3 (3S - Smart Software Solutions GmbH) CODESYS Control RTE V3 x64 (3S - Smart Software Solutions GmbH) CODESYS Control Win V3 x64 (3S - Smart Software Solutions GmbH) CODESYS Control Win V3 x64 (3S - Smart Software Solutions GmbH) CODESYS Softmotion RTE V3 (3S - Smart Software Solutions GmbH) CODESYS SoftMotion RTE V3 (3S - Smart Software Solutions GmbH) CODESYS SoftMotion RTE V3 (3S - Smart Software Solutions GmbH) CODESYS SoftMotion RTE V3 (3S - Smart Software Solutions GmbH) CODESYS SoftMotion RTE V3 (3S - Smart Software Solutions GmbH) 						

3. 專案會建立例如下方.

● 未命名1.project* - CODESYS	
文件 编辑 视图 工程 编译 在线 调试	工具 窗口 帮助
🎦 🛩 🔚 🕔 い い み 🌡 🛍 🛋 🗙 🛤 🎎 👹	🖌 🍊 📕 🧌 🎢 🦄 📾 🛅 - [
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	Device X
□ 未命名1	17.1T1.1.0
Device (AX8xxE-P0 Series)	·
□····自引 PLC 逻辑 □···⑦ Application	应用
(前) 库管理器 	备份与还原
■ 🧱 任务配置	文件
□ S MainTask	日志
EtherCAT_Master (AX8xxE-P0 Series EtherCA	PLC 设置
BuiltIn_DIO (BuiltIn_DIO)	PLC指令
BuiltIn_Pulse_Encoder (BuiltIn_Pulse_End	用户和组
	访问权限

1.5 AX-8 系列參數

AX-8 控制器參數設定如下步驟顯示.



- 2. Application Run Mode: 設定 RTE 及 PLC 啟動時應用程式運行狀態
 - 設定值:True、False
 - 預設值:False
 - Offline 可以更改設定 / Download 之後生效

		3 🕮 📽 🥨 , 🔳 🕊 (= 1	F∃ ¢] \$ E+ E\$ \$	8 = 7			
	 通讯设置 通讯设置 应用 合份与还厚 文件 日志 PLC设置 PLC设置 PLC语令 用户和组 访问积限 Symbol Rights 配置 IEC Objects 任务配置 	参数	笑型 BOOL Enumeration of BYTE	值 false RS-485	默认值 false RS-485	单位	描述 [True]:Enable Run Mode [False]:Disable Run Mode Choose Serial Communication Mode
割息 -总计6个错误,0警告,1条消息			最后一次编译:	O 0 🕈 0	预编译	•	「個」 项目用户:(没有用户)

- 3. Serial Communication Mode: 設定串列通訊模式
 - 設定值:RS-485、RS-422、SSI
 - 預設值:RS-485
 - Offline 可以更改設定 / Download 之後生效
 - Windows 裝置管理員預設 Com port: COM3

参数	类型	值	默认值	单元	描述
🖗 🖗 Application Run Mode	BOOL	false	false		[True]:Enable Run Mode [False]:Disable Run Mode
Serial Communication Mode	Enumeration of BYTE	RS-485 🗸	RS-485		Choose Serial Communication Mode
		RS-485 RS-422 SSI			

- 4. DI Filter Select: 設定 X0~X7 的輸入濾波時間
 - 設定值:Not Filter、0.1ms、0.5ms、1ms
 - 預設值:Not Filter
 - Offline 的時候可以設定 / Download 之後生效

DO Output Inverse: 設定 Y0~Y7 的輸出是否反向



- 預設值:False
- Offline 的時候可以設定/ Download 之後生效

📦 未命名1.project* - CODESYS



đ

- 5. X0 Function Type Choose: 設定 X0 的功能為一般輸出或特殊軟體功能
 - 設定值:
 - General Input
 - Stop/Start PLC Control
 - 預設值: General Input
 - Offline 的時候可以設定 / Download 之後生效

▶ 未命名1.project* - CODESYS						-
文件 編辑 视图 工程 编译 在线 i	调试 工具 窗口 帮助					
🖹 🚅 📕 🎒 🗠 🖓 🖁 🛍 🗙 🗛 🤅	16 🐴 16 🌒 🦎 2월 18 🏝 🎕	💵 🖞 🔛 I 🥨 💖 🔸 🔳 🔧 I 💭 9	1 41 18 ¢ 🗖	8 7/		
순줍 👻 무	X Device BuiltIn_I	X 010				
- A ##81						
Device (AX8xxE-P0 Series)	BuiltIn_DIO配置	参数	类型	值	默认值 单位	描述
□ 🗐 PLC 逻辑		=- 🧰 DI Parameters				
😑 🔘 Application	BuiltIn_DIO I/O映射	X0 Filter Select	Enumeration of BYTE	NotFilter	NotFilter	Choose the filter time of X0
🎢 库管理器	Buildin Dio IEC Objects	X1 Filter Select	Enumeration of BYTE	NotFilter	NotFilter	Choose the filter time of X1
PLC_PRG (PRG)	Builtin_DIO IEC Objects	X2 Filter Select	Enumeration of BYTE	NotFilter	NotFilter	Choose the filter time of X2
🖃 🌉 任务配置	状态	X3 Filter Select	Enumeration of BYTE	NotFilter	NotFilter	Choose the filter time of X3
EtherCAT_Task	100	X4 Filter Select	Enumeration of BYTE	NotFilter	NotFilter	Choose the filter time of X4
🖻 🥩 MainTask	信息	X5 Filter Select	Enumeration of BYTE	NotFilter	NotFilter	Choose the filter time of X5
PLC_PRG		X6 Filter Select	Enumeration of BYTE	NotFilter	NotFilter	Choose the filter time of X6
EtherCAT_Master (AX8xxE-P0 Series Eth	herC4	X7 Filter Select	Enumeration of BYTE	NotFilter	NotFilter	Choose the filter time of X7
🗐 🚡 BuiltIn		X0 Function Type Choose	Enumeration of BYTE	GeneralInput 🗸	GeneralInput	Choose the Function Type of X0
BuiltIn_DIO (BuiltIn_DIO)		🖻 📄 DO Parameters		GeneralInput		_
BuiltIn_Pulse_Encoder (BuiltIn_Pulse	_End	Y0 Output Inverse	BOOL	Stop/Start PLC	ieneralInput	Reverse the Y0 output(Enable)
SoftMotion General Axis Pool		Y1 Output Inverse	BOOL	FALS	top/Start PLC Contro	Reverse the Y1 output(Enable)
		Y2 Output Inverse	BOOL	FALSE	FALSE	Reverse the Y2 output(Enable)
		🖤 🕸 Y3 Output Inverse	BOOL	FALSE	FALSE	Reverse the Y3 output(Enable)
		Y4 Output Inverse	BOOL	FALSE	FALSE	Reverse the Y4 output(Enable)
		🖤 < Y5 Output Inverse	BOOL	FALSE	FALSE	Reverse the Y5 output(Enable)
		Y6 Output Inverse	BOOL	FALSE	FALSE	Reverse the Y6 output(Enable)
		Y7 Output Inverse	BOOL	FALSE	FALSE	Reverse the Y7 output(Enable)
	>	Choose the Euroction Type of X0				
❷ 设备 I POUs		choose are raneadin type of Xo				

- 3. 備註: Stop / Start PLC Control 時序圖
 - X0 Low 的時候 Application→Reset →Run
 - X0 High 的時候 Application Stop



- 6. I/O Mapping:輸出及輸入變數 Mapping
 - In0 或 Out0 整個輸出入區塊 Mapping(變數型態 Byte)
 - X0~X7 或 Y0~Y7 單點輸出入 Mapping(變數型態 BOOL)

Device BuiltIn_I	DIO X								
BuiltIn_DIO配置	Find	Find Filt					- 🕂 Ad		
BuiltIn DIO I/O映射	变量	映射	通道	地址	类型	单位	描述		
Paurai-Pro #06/41	📮 ··· 🧤		In0	%IB0	BYTE		8-CH Digital Input		
BuiltIn_DIO IEC Objects	🍫 Application	*	X0	%IX0.0	BOOL				
	*		X1	%IX0.1	BOOL				
状态	**		X2	%IX0.2	BOOL				
-			Х3	%IX0.3	BOOL				
信息			X4	%IX0.4	BOOL				
	· · · · · · · · · · · · · · · · ·		X5	%IX0.5	BOOL				
			X6	%IX0.6	BOOL				
			X7	%IX0.7	BOOL				
	🚊 - *		Out0	%QB0	BYTE		8-CH Digital Output		
	* @		YO	%QX0.0	BOOL				
	* @		Y1	%QX0.1	BOOL				
	* @		Y2	%QX0.2	BOOL				
	K @		Y3	%OX0.3	BOOL				

- 7. Pulse Encoder input type: Pulse Encoder 輸入類型設定
 - 設定值: A/B Phase、CW/CCW
 - 預設值:A/B Phase
 - Offline 的時候可以設定 / Download 之後生效

Pulse Encoder input direction: Pulse Encoder 方向設定

- 設定值:True(Inverse) · False(Normal)
- 預設值:False
- Offline 的時候可以設定 / Download 之後生效

Pulse Encoder Z Inverse: Pulse Encoder Z 向訊號反向設定

- 設定值:True(Inverse) · False(Normal)
- 預設值:False
- Offline 的時候可以設定 / Download 之後生效

★余久1								
● 未能者 I.project* - CODESYS							- D	
文件 编辑 视图 工程 编译 在线 调试	文件 編辑 视图 工程 编译 在线 调试 工具 窗口 帮助							
🖹 🖆 🖬 🕘 🗠 🗠 🌡 🛍 🗶 🛤 🎲 🛊	🌢 🌿 📗 🌒 🦄 🆓 🛍 🛅 - 🖸	î 🛗 i 👒 💜 🔸 📲 🔏 i 💷 🤋	ta +a 8 ⇔ ∭ ·	= V				
· · · · ·								
· 같쫍	Device BuiltIn_DIO	BuiltIn_Pulse_Encoder X						
□ 🗿 未命名1 🔹 💌							1	
Device (AX8xxE-P0 Series)	BuiltIn_Pulse_Encoder配置	参数	类型	值	默认值	单位	描述	
■ 🗐 PLC 逻辑		Pulse Encoder Parameters						
🖹 💮 Application	BuiltIn_Pulse_Encoder I/O映射	Pulse Encoder input type	Enumeration of BOOL	A/B Phase	A/B Phase		A/B Phase or CW/CCW	
🎁 库管理器	BuiltIn_Pulse_Encoder IEC Objects	Pulse Encoder input direction	BOOL	FALSE	FALSE		[TRUE]Inverse [FALSE]Normal	
PLC_PRG (PRG)		Pulse Encoder Z Inverse	BOOL	FALSE	FALSE		[TRUE]Inverse [FALSE]Normal	
🖃 🎒 任务配置	准态							
🛛 😻 EtherCAT_Task								
🖻 🥩 MainTask	信息							
PLC_PRG								
EtherCAT_Master (AX8xxE-P0 Series EtherC4								
🖶 🚡 BuiltIn								
Builto DIO (Builto DIO)								
BuiltIn_Pulse_Encoder (BuiltIn_Pulse_Enc								
SoftMotion General Axis Pool	-							

- 8. Pulse_Encoder Mapping: Pulse Encoder 輸入及 Reset 功能 Mapping
 - Counter(變數型態 DINT)
 - Reset (變數型態 BOOL、 Execution 有效)

BuiltIn_DIO 👔 BuiltIn_Pulse_Encoder 🗙 Device Find Filter 显示所有 🗸 🕂 Add FB for IO ch BuiltIn_Pulse_Encoder配置 变量 映射 通道 地址 类型 单位 描述 BuiltIn_Pulse_Encoder I/O映射 *) *) Counter %ID1 DINT Counter value BuiltIn_Pulse_Encoder IEC Objects Reset %QX1.0 BOOL Reset Counter value(Execution) 状态 信息

■ Reset (功能時序圖)



- Pulse_Encoder 實作:
 - 添加設備→ 加入 SMC_FreeEncoder 並與 Counter 做 Mapping
 - 🖃 💊 SoftMotion General Axis Pool
 - SMC_FreeEncoder (SMC_FreeEncoder)
 - AX3 (SM_Drive_Virtual)



● 將 R1-EC5621 的 Encoder 輸出接給 AX-8xxE 的 Pulse Encoder



● 將 SMC_FreeEncoder 作為主軸跟虛擬軸 AX3 做 GearIn

Chapter 2: CODESYS 變數匯入 DIAScreen

2.1 Overview

DIAScreen 支援匯入 CODESYS 變數,可於 DIAScreen 裡顯示 CODESYS 相關控制器 變數資訊。支援 PAC AX-8 系列及 DOP-100 系列連接。請於以下路徑下載 DIAScreen。

http://www.deltaww.com/services/DownloadCenter2.aspx?secID=8&pid=2&tid=0&CID= 06&itemID=060210&typeID=1&downloadID=&title=&dataType=&check=0&hl=zh-TW

1 工業自動化	T	請選擇下載類別		
		□型錄		
	_			
2 CODESTS 運動控制力条 (4)	_ >	□ 操作手冊		
_	/		□ 安規證書	
3 請選擇	•			
				開始搜尋

2.2 匯出 CODESYS 全域變量

建立好 CODESYS 全域變數,可以匯出成符號配置

1. 右鍵點擊 "Application" → "添加對象" → "全局變量列表"



2. 輸入全局變量表名稱

添加 全局变量列表	×
) 🔏 创建新的全局变量列表	Ę
名称(N): <u>GVL</u>	
	打开取消

3. 建立變量

🗏 🎒 Untitled1	- 3 3	a X				
Device (AX-8xxEP0 Series)		Scope	Name	Address	Data type	Initializat
	7	S VAR_GLOBAL	Axis_1_MC_Halt_Abborted		BOOL	
GVL	6	SVAR_GLOBAL	Axis_1_MC_Halt_Busy		BOOL	
Library Manager	3	S VAR_GLOBAL	Axis_1_MC_Halt_Deceleration		LREAL	
PLC PRG (PRG)	5	S VAR_GLOBAL	Axis_1_MC_Halt_Done		BOOL	
Task Configuration	8	VAR_GLOBAL	Axis_1_MC_Halt_Error		BOOL	
EtherCAT Tas	k 9	S VAR_GLOBAL	Axis_1_MC_Halt_ErrorID		SMC_ERROR	
🖻 🐝 MainTask	2	S VAR_GLOBAL	Axis_1_MC_Halt_Excute		BOOL	
PLC PRG	4	S VAR_GLOBAL	Axis_1_MC_Halt_Jerk		LREAL	
EtherCAT Master (AX-8xx	EP0 Series	SVAR_GLOBAL	Axis_1_MC_Power_Busy		BOOL	
BuiltIn	12	S VAR_GLOBAL	Axis_1_MC_Power_DriveStart		BOOL	
BuiltIn DIO (BuiltIn DI	0) 13	S VAR_GLOBAL	Axis_1_MC_Power_DriveStartRealState		BOOL	
BuiltIn Pulse Encoder	(BuiltIn Pu	SVAR_GLOBAL	Axis_1_MC_Power_Enable		BOOL	
SoftMotion General Axis Po	ol 14	S VAR_GLOBAL	Axis_1_MC_Power_Error		BOOL	
	17	SVAR_GLOBAL	Axis_1_MC_Power_ErrorID		SMC_ERROR	
	10	SVAR_GLOBAL	Axis_1_MC_Power_RegulatorOn		BOOL	
	11	S VAR_GLOBAL	Axis_1_MC_Power_RegulatorRealState		BOOL	
	16	SVAR_GLOBAL	Axis_1_MC_Power_Status		BOOL	



4. 建立完成後→Application → 添加對象→ 符號配置

5. 於添加符號配置視窗,選擇"在 XML 中包含注釋"

ž	添加符号配置 ×
	■谓 远程访问符号配置.
	名称: 符号 和 罢
	○ 在XML中包含注释
	在设备应用程序中添加占位符(推荐,但可能导致下载)
	客户端数据布局
	○ 兼容性布局
	● 优化布局
_	
	打开取消

6.	開啟	符號酝	2置視窗・	點擊	"編譯" →	選擇	要匯出的	變量	表 " GVL'	,		
RG	e\$	Trace	Device	1	ASDA_A2_E_CoE	_Drive	📳 Visuali	zation	🧭 GVL	Symbo	ol Configuration	× •
	View 👻	🚻 Build	🛱 Settings 👻	Tools 👻								
Cha	inged syr	mbol config	uration will be tr	ansferred	d with the next d	ownload or	online change					
S	mbols			Ac	cess Rights	Maximal	Attribute	Туре	Members	Comment		
	· 📄 📄 🗘	Constants										
	[] [] [SVL										
l 🕈	· 📃 🛄 I	oConfig_Gl	obals									
1		oConfig_Gl	obals_Mapping	\sim						1		
1.	· 📰 📄 P	LC_PRG			Symb	pols			Acce	s		
						Const	tants			_		
						GVL						
					· · · ·	IoCor	nfig_Globals					
					😟 - 🥅	IoCor	nfig_Globals	_Mapping	9			
					😟 🥅	PLC_	PRG					

7. 工具列 → "編譯" → "生成代碼"

🌘 未命	名1.proje	ect* - C	ODESYS	5					
文件	编辑	视图	工程	编译		在线	调试	工具	窗口
1	8 8	0.0	S & I		编	译		F11	
Þ					重	新编译			
设备	设备					成代码			
	彩 命名1				生	成Runti	ime条统	〔文件…	
<u>i</u>	Device	(AX8xxi	E-P0 Seri		清	除			
(:逻辑			清	除全部			

8. XML 檔會在放到指定資料夾



2.3 PAC AX-8 系列連接

1. 開啟 DAIScreenV1.0 → "開新檔案" → 選擇 "AX-8xxE" 型號



	新増専案精靈				
	人機条列	人機列表			
	PAC series	~ 型號	解析度	顏色	
			1024 * 768	65536 Colors	
L_+		PAC_IPC_IMP	1024 ^ 768	65536 Colors	
開設普檔					
最近開設					
人勤例		專案設定			
		専案名稱:	NewHMI		
		由 而名稱:	Screen 1		
		ま面追踪	1		
		inatia.	A NULL		
			IN NOLL		
		旅航日録 計画:	Traditional Chine	ese	~
		人機旋轉:	0 ~	度	
		人機解析度:	白ゴ 🗸	1024 * 768	

2. 於專案樹上點擊"Codesys" 目錄



3. 點擊 Codesys 頁面→"匯入" 按鈕→ 選擇要匯入的變數 xml 檔



4. 匯入後,變量 symbols 會顯示於 DIAScreen 的 Codesys 頁面上

S DIAScreen - NewProject - [Codesys]								
氵 檔案(F) 編輯(E) 檢視(V) 元件(M) 畫面(S) 工具(T) 選項(O) 視窗(W) 說明(H)								
: 🗋 💳 💾 💪 🦘 📌 🗶 🗈 🍙 Q 🗟 🖳 🖨 💵 : 100% 🖙 🍳 Q 🔅 😋 🏷 : Language1 💎								
12 - Tr Arial - I A-A-AI A A A A A A A A B I U / B B B B B B B B B B								
▼ 0 1 狀態選擇 ▼ 節 4 1 1 日 二 二 二 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1								
専案								
₫ - =								
⊡ <mark>⊡</mark> NewHMI	Symbos	Туре						
	GVL							
	aa	ULINT						
	Axi1_MC_Halt_Aborted	BOOL						
	Axi1_MC_Halt_Busy	BOOL						
	Axi1_MC_Halt_Decelera	LREAL						
→ ● 多野詰吉	Axi1_MC_Halt_Done	BOOL						
·····································	Axi1_MC_Halt_Error	BOOL						
(1) 胡白唐	Axi1_MC_Halt_ErrorID	SMC_ERROR						
	Axi1_MC_Halt_Execute	BOOL						
	Axi1_MC_Halt_Jerk	LREAL						
DIA Tag	Axi1_MC_Power_Busy	BOOL						
一 Cin Tag	Axi1_MC_Power_DriveSt	BOOL						
Main	Axi1_MC_Power_DriveSt	BOOL						
·····	Axi1_MC_Power_Enable	BOOL						
宝宏 位业	Axi1_MC_Power_Error	BOOL						
trans unvit	Axi1_MC_Power_ErrorID	SMC_ERROR						
輸出	AXi1_MC_Power_Regul	BOOL						
	Auid MC Dennes Deende	POOL						

5. 變量匯入後,即可於元件或是其他功能設定連結 CODESYS 參數

は 構築(F) 編集(E) 検視(V) 元件(M) 量 16 16 泊子 Arial	面(S) 工具(T) 増項(O) 視蓋(W) ■ ■ ● ■ <mark> 100% ・</mark> ・ A• (A)•A 承 (A) (A A	● ● </th <th>i Language1 🔹</th> <th></th> <th></th> <th></th> <th></th> <th></th>	i Language1 🔹					
L ▲ ● S A 四 田 : @ A 和 G The attraction of the attractio	O O C		後 一般二 内文 副形 (日倍 (入記憶镭位址: ODESYS @ A pplication PLC_PR 1)	進階 様式 元件型 元件前	巨集 式: 景顏色:	位置 Stea	adard	×
		抗態: 「 「 「 「 「 、 「 、	様式 建築名額: 加生mal Ammo Internal Nemo Internal Nemo Inte	ry ry ieter 位址/數(j	i) Applic	ation.PL	C_PRG	× × Codesys
	MC_MoveRelative_Distan	元件描述: 交替型_001	 內部記憶體 (Bit) 常数 常数形式 	數據代碼 B	C I) E	F	Clear
≌••• ≪ar≫ ⊷i Main	Aain		 十進制整數 十進制正整數 十流制 	6 1	7 2	3 9 3 4	A 5	Back
事案 位地			<u> </u>	0	:	Nor	/ Ie	Lindi

6. 可以選擇 CODESYS 變數

一般型			\times
預覽	—般 —	-般二 內文 位置	
	20100		
	記憶體		
	=====		^
	連線名稱: Codes	ys	~
	#11 -12		Decimal ~
	<u>49</u> 3%	odesys Symbols	×
44.85.	● 元件 (Word)		
7/1/222	○ 元件 (Bit)	Symbos	Туре
0	○ 内部記憶體 (₩,	□··· Application	^
: : : : :	○ 内部記憶機 (四)	GVL	
T		aa	ULINT
Languagei		Axi1_MC_Halt_Aborted	BOOL
	堂數形式	Axi1_MC_Halt_Busy	BOOL
元1千捆处:		Axi1_MC_Halt_Decelera	LREAL
一般型_001		Avi1 MC_Halt_Done	BOOL
	○ 十進制正整數	Axi1_MC_Halt_ErrorD	SMC ERROR
	 〇 十六進制 	Avi1 MC Halt Everute	BOOL
		Axi1_MC_Halt_Jerk	IRFAL
	站號	Axi1 MC Power Busy	BOOL
	0 全 🛛 預計	Axi1_MC_Power_DriveSt	BOOL
		Axi1_MC_Power_DriveSt	BOOL
		Axi1_MC_Power_Enable	BOOL
		Axi1_MC_Power_Error	BOOL
		Avi1 MC Dower ErrorD	CMC EDDOD
			OK Cancel

7. 畫面配置完成後·按下載

🛐 DIASo	creen - PAC_Test - [Sci	reen_1]				
: 檔案(F)) 編輯(E) 檢視(V)	元件(M) 畫面(S)	工具(T) 選項(O)	視窗(W) 說明(H)		
i 🗅 I 🗲	╸╝╘╵┑┍╸╷	X 🖪 🖻 🖓 V	🖳 🔒 💵 🧯 100	% 🔹 🗨 🤤	🔍 🔆 🔿 🍖 🏷 🤅 Language1	*
16	* Tr Arial	- I I	A1 🔼 PAL 🐺 🤼	<u>Ă</u> <u>A</u> - B <i>I</i>] 📮 📋 直
	● ≾ A = =	on 🚓 🔳 🥽 🗛	🔵 💷 🔚 🖪 🐼	🖾 🕍 🎟 🆽 ∔	- 🗔 🌲	
0 -	× [0	1 狀態選擇	- 🖆 🗗 🖽	I 🗣 💷 📑 🎩 🛛	: 🗊 🔛	
專案		₽× <	Screen_1 >	Codesys		

8. 選擇下載的人機名稱

位址選擇					×
指定位址 🛛 🖸	.0.0.0			: 1	2346 更新
人機名稱	人機型號	人機位址	Port		
HMI	PAC-AX	192.168.1.122	12346		
		傳輸	俞開始		關閉

9. 顯示監控畫面

PAC-AX, V1.0061.7					<u></u>	×
POWER Ser	vo_ON / OFF M	oveRelative_Run	Halt_Run	Stop	Servo_ON	
MC_MoveRelative_Distance MC_MoveRelative_Velcity MC_MoveRelative_Accleration MC_MoveRelative_Deceleration MC_MoveRelative_Jerk	0 0 0 0 0 0	MC_Halt_Decel	eration 0			
Actual Position	0					

2.4 DOP-100 系列連接

 開啟 DAIScreenV1.0 → "開新檔案" → 選擇 "DOP-100 series" 型號 選擇 DOP-100 型號後→ 下一步



2. 新增專案精靈 → 新增網路連結→控制器選 CODESYS →匯入

新唱等菜積豐	通知经会
	地計設定
COM1 COM2 COM2 Ethernet1	装置 本標 100-EtherLink1 25%名称 100-EtherLink1 25#J器 近定 12#J器 24#J器 12#J 12#J 13#J 12#J
	上一步 下一步 取消 完成

	通知的意思。	訊設定	
COM1	装置 本機		
_	Tag List		
·			
COM2	Symbols	Туре	
	□		^
	ia		44010
Ethernet1	💊 aa	ULINT	44818 -
	Axi1_MC_Halt_Aborted	BOOL	_
	💊 Axi1_MC_Halt_Busy	BOOL	
	Axi1_MC_Halt_Decelera	LREAL	_
	Axi1_MC_Halt_Done	BOOL	
	Axi1_MC_Halt_Error	BOOL	
	Axi1_MC_Halt_Execute	BOOL	
	Axi1_MC_Halt_Jerk	LREAL	
	Axi1 MC Power Busy	BOOL	× ·
			_
		確定 取消	

3. 匯入 → 加入 Tag list → 匯入 CODESYS xml 檔

4. 變量匯入後,直接拉取元件,輸入選擇變數"EtherLink1"

専案 ♀ × ◁	Screen_1 ×					
🖆 + =1		設On				>
⊡⊡ NewHMI		預覽	—般	一般二 內文 圖形	進階 巨集	位置
□	oo		記憶鑽		様式	
			宜 入記借	體位址。		
			None	<u>12.41.</u>	元件型式:	Standard 🗸
					元件前景顏色:	
			輸入			×
	<u> </u>	狀態・	連線名稱:	EtherLink1		~
		0 ~	Sumbols	Internal Memory		
			Symbols	Internal Parameter		
DIA Tag		語言:		EtherLink1		
		Language1 ~		aa	ULINT	
		元件描述:		Axi1_MC_Halt_Aborted	BOOL	
		設On 001		Axi1_MC_Halt_Decelera	LREAL	
輸出 中 ×			- •	Axi1_MC_Halt_Done	BOOL	
💭 訊息 💟 錯誤 🖵 警告 🛛 🗴			•	Axi1_MC_Halt_Error	BOOL	
訊息				Axi1_MC_Halt_Execute	IREAL	
				Axi1_MC_Power_Busy	BOOL	
				Axi1_MC_Power_DriveSt	BOOL	
			<	Axi1 MC Power DriveSt	BOOL	>
			动法制度 (D 💠 Bit	1	
金田田	管理		~um			Tersilli
						· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·

 畫面配置完成後,按下載→ 選擇機種,即可看到監控畫面
S DIAScreen - PAC_Test - [Screen_1]
ź 檔案(F) 編輯(E) 檢視(V) 元件(M) 畫面(S) 工具(T) 選項(O) 視窗(W) 說明(H)
i 🗋 🖛 💾 🔁 🦘 📌 💥 📭 💽 Q 💀 🖳 🖨 💵 i 100% 💽 🍳 Q Q i C 🔿 C 🖒 i Language1 💽
16 🝸 🧏 Arial 🗸 I 🗛 🔀 🗚 I 🛧 🎇 👗 I 🚣 צ B 🖌 U 🗄 🥂 🗑 🔘 📦 🗐 🗐 🗐 🗐 🦉
i 🗶 🔳 🗢 ≴ A 📟 🌐 i 🚥 🚓 💵 🖨 🗢 🖸 🖼 🖼 🖾 🐼 🖾 🔤 🏛 🗛
🕴 0 - 🔹 🚺 🚺 狀態選擇 🔽 🖆 🖨 🔂 🖙 🛄 🍶 🖫 🔛 👘 🐚
専案
■ PAC-AX, V1.0061.7
POWER Servo_ON / OFF MoveRelative_Run Halt_Run Stop Servo_ON Image: Servo_Dimensional content of the servo_Dimensiona content of the servo_Dimensional con
MC_MoveRelative_Distance 0 MC_Halt_Deceleration 0
MC_MoveRelative_Accleration 0
MC_MoveRelative_Deceleration 0
MC_MoveRelative_Jerk 0
Actual Position 0