

※ EtherNet/IP[™]は、ODVAの商標です。

更新日期 2019年10月16日

安装手册 EtherNet/IP[™]編

- AZ系列
EtherNet/IP对应驱动器

OMRON NX1P2-1140DT

通过Sysmac Studio安装

对EtherNet/IP通信的连接和简单操作流程作介绍。

- (1)在构筑实际系统时，请务必确认构成系统的各机械，各装置的规格。并有余地地对其规格和性能进行使用。另外，为了将发生事故时的危险性降到最低，请进行安全回路设计等安全对策。
- (2)为了能安全使用系统，请事先准备好构成系统的各机械，各装置的操作手册和说明书。并在确认包括“安全注意事项”，“使用须知”等注意事项后进行操作。
- (3)请客户自行确认系统应当适用的规格及法规。
- (4)未得到东方马达中国总公司的许可，禁止对本资料的一部分或全部进行复写，翻印，转发。
- (5)本资料记载内容为2019年10月的信息。因手册内容的改善等需要，我司可能会无预告对本资料的内容进行变更。
- (6)本资料只记载了到机器通讯成立为止的操作顺序。未记载关于机械的个别操作，设置以及接线方法的相关内容。关于通讯连接顺序以外的内容，请参阅该产品说明书，或直接向厂家进行咨询。

连接机型和说明书

■对象商品

- EtherNet/IP对应产品：AZ系列 AC电源输入／DC电源输入

※搭载AZ产品的电动传动装置亦适用。

■准备

请准备好使用说明书及用户手册。

可以从ORIENTALMOTOR主页上下载。

※以下记载内容为AZ系列AC电源输入型，请参考。请按需要准备说明书。

①	HM-60259	AZ系列 功能篇
②	HM-60381	AZ系列/搭载AZ系列电动传动装置 EtherNet/IP™对应驱动器 用户手册
③	HM-60374 英语	AZ系列/搭载AZ系列电动传动装置 EtherNet/IP™对应驱动器 驱动器篇



AZ系列
EtherNet/IP对应驱动器

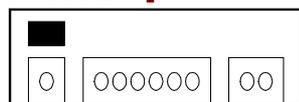
系统构成图



Sysmac Studio
MEXE02 Ver.4

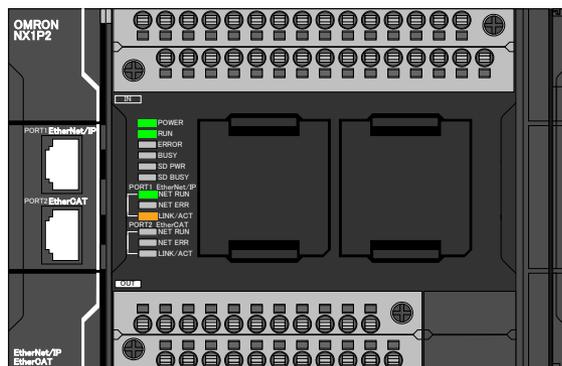
Ethernet电缆

多端口
转发器



Ethernet电缆

NX1P2-1140DT



使用
PORT1 Ethernet/IP

项目	型式
CPU模块	NX1P2-1140DT (OMRON)
设定软件	Sysmac Studio (OMRON)
AZ驱动器	AZD-AEP
支援软件	MEXE02 版本4

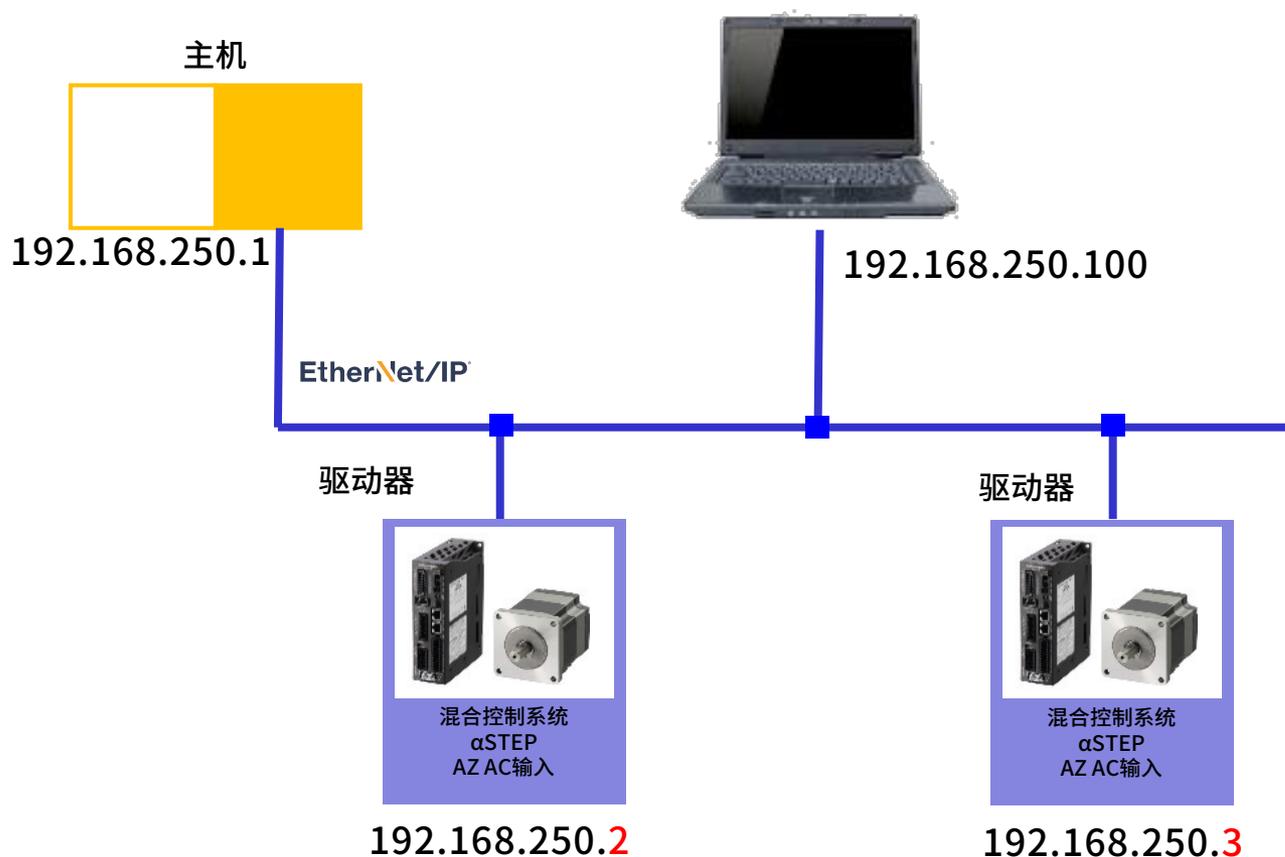


AZD-AEP

IP地址设定例

【Point】

- 同一网络不能使用同一IP地址
- 以下为C类IP地址



AZ驱动器IP地址设定

设定AZ驱动器IP地址。

IP地址的设定方法有以下三种。

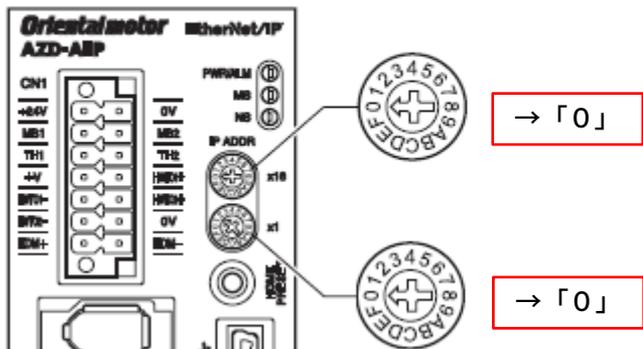
- 使用驱动器正面的IP地址设定开关
- 使用 DHCP动态设定IP地址
- 使用 MEXE02静态设定IP地址

在此介绍使用MEXE02的静态设定IP地址的方法。

将AZ驱动器的“IP地址设定开关”设定为0(00h)，并使用MEXE02设定IP地址。

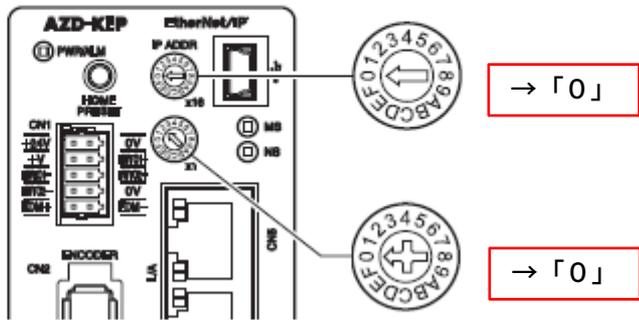
■ AZ驱动器“IP地址设定开关”的设定

■ AC电源驱动器



IP地址设定开关：00h

■ DC电源驱动器



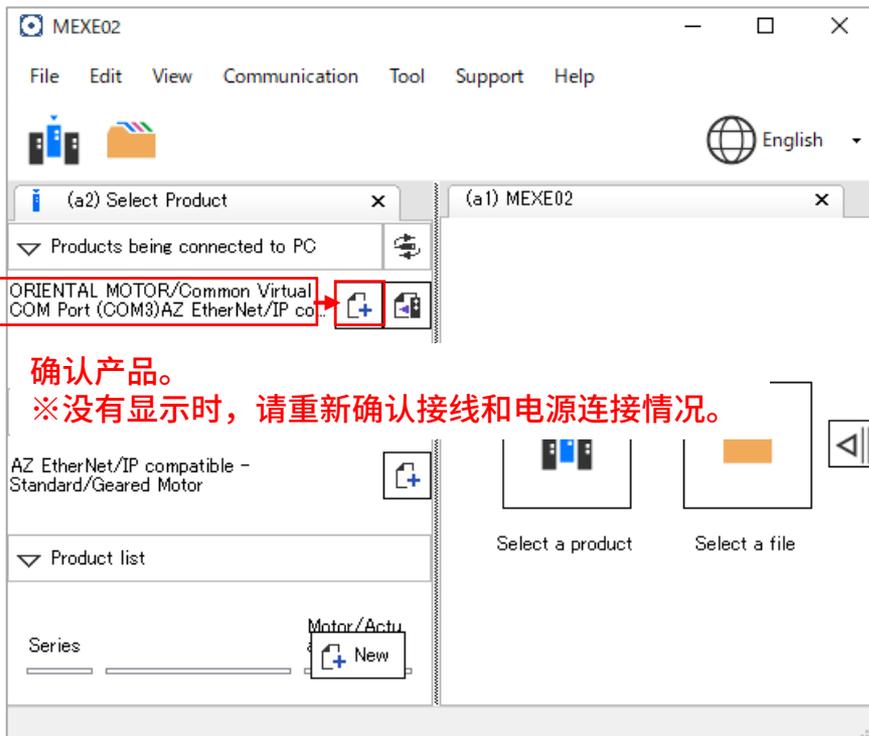
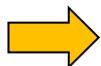
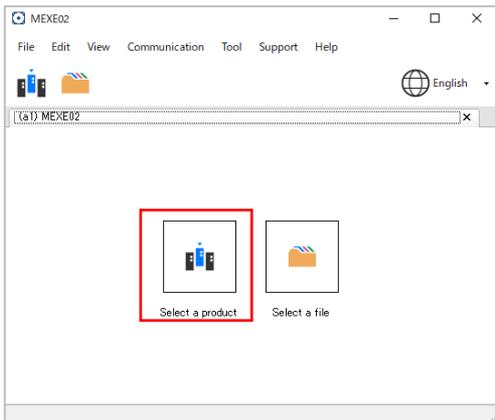
IP地址设定开关：00h

AZ驱动器IP地址设定

■使用MEXE02设定IP地址

举例介绍将IP地址设定为 **192.168.250.2** 的方法。

1. 启动MEXE02。
2. 将USB线连接电脑和AZ驱动器。
3. 打开AZ驱动器电源。
4. 选择产品。



AZ驱动器IP地址设定

设定IP地址为 **192.168.250.2**。

The screenshot shows the software interface for configuring an AZ driver. The main window displays the 'Communication I/F' parameter settings. The following table represents the data visible in the interface:

Parameter ID	Parameter Name	Value
7	DSCP Scheduled (attr.5)	47
8	DSCP High (attr.6)	43
9	DSCP Low (attr.7)	31
10	DSCP Explicit (attr.8)	27
11	TCP /IP Interface Object (F5h)	
12	Configuration Control (attr.3)	Parameter
13	Interface Configuration (attr.5)	
14	IP Address 1	192
15	IP Address 2	168
16	IP Address 3	250
17	IP Address 4	2
18	Network Mask 1	255
19	Network Mask 2	255
20	Network Mask 3	255
21	Network Mask 4	0
22	Gateway Address 1	0
23	Gateway Address 2	0
24	Gateway Address 3	0
25	Gateway Address 4	0
26	Select Acq (attr.10)	Enable
27	Encapsulation Inactivity Timeout (attr.13)[s]	120
28	Ethernet Link Object (F6h)	

※其他设定（显示单位、分辨率等）请结合使用的电动机或传动装置做相应调整。

AZ驱动器IP地址设定

数据写入驱动器。

Parameter	Value
7 DSCP Scheduled (attr.5)	47
8 DSCP High (attr.6)	43
9 DSCP Low (attr.7)	31
10 DSCP Explicit (attr.8)	27
11 TCP /IP Interface Object (F8h)	
12 Configuration Control (attr.3)	Parameter
13 Interface Configuration (attr.5)	
14 IP Address 1	192
15 IP Address 2	168
16 IP Address 3	250
17 IP Address 4	2
18 Network Mask 1	255
19 Network Mask 2	255
20 Network Mask 3	255
21 Network Mask 4	0
22 Gateway Address 1	0
23 Gateway Address 2	0
24 Gateway Address 3	0
25 Gateway Address 4	0
26 Select Acd (attr.10)	Enable
27 Encapsulation Inactivity Timeout (attr.18)[s]	120
28 Ethernet Link Object (F8h)	
29 Interface Control (attr.6) (Ethernet Port 1)	Auto-negotiation enable

Writing will be started.
Do you want to proceed?

Yes No

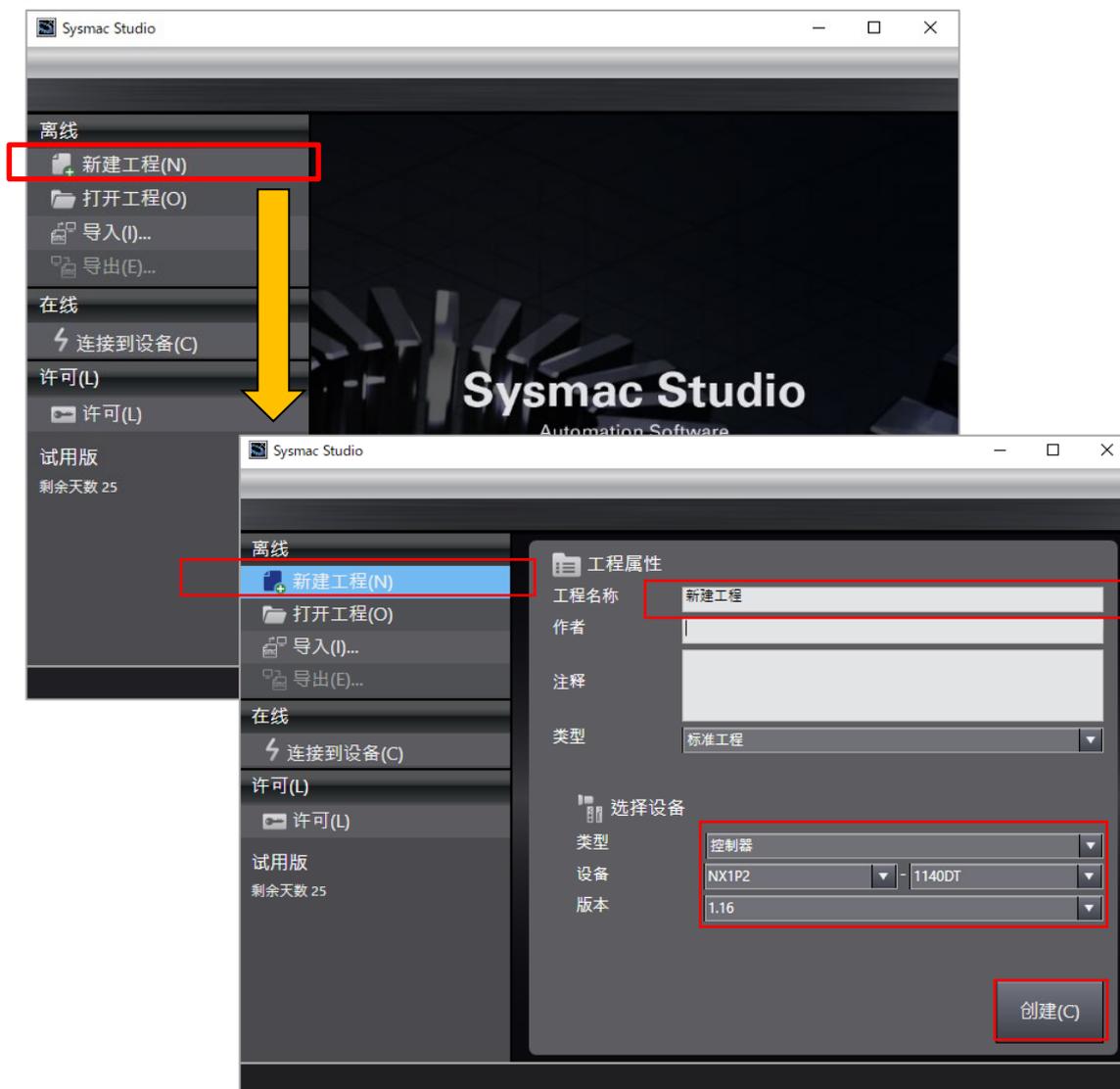
Data writing was completed.
Turn on the driver power again.

OK

重启驱动器电源

启动Sysmac Studio

启动Sysmac Studio，新建工程。

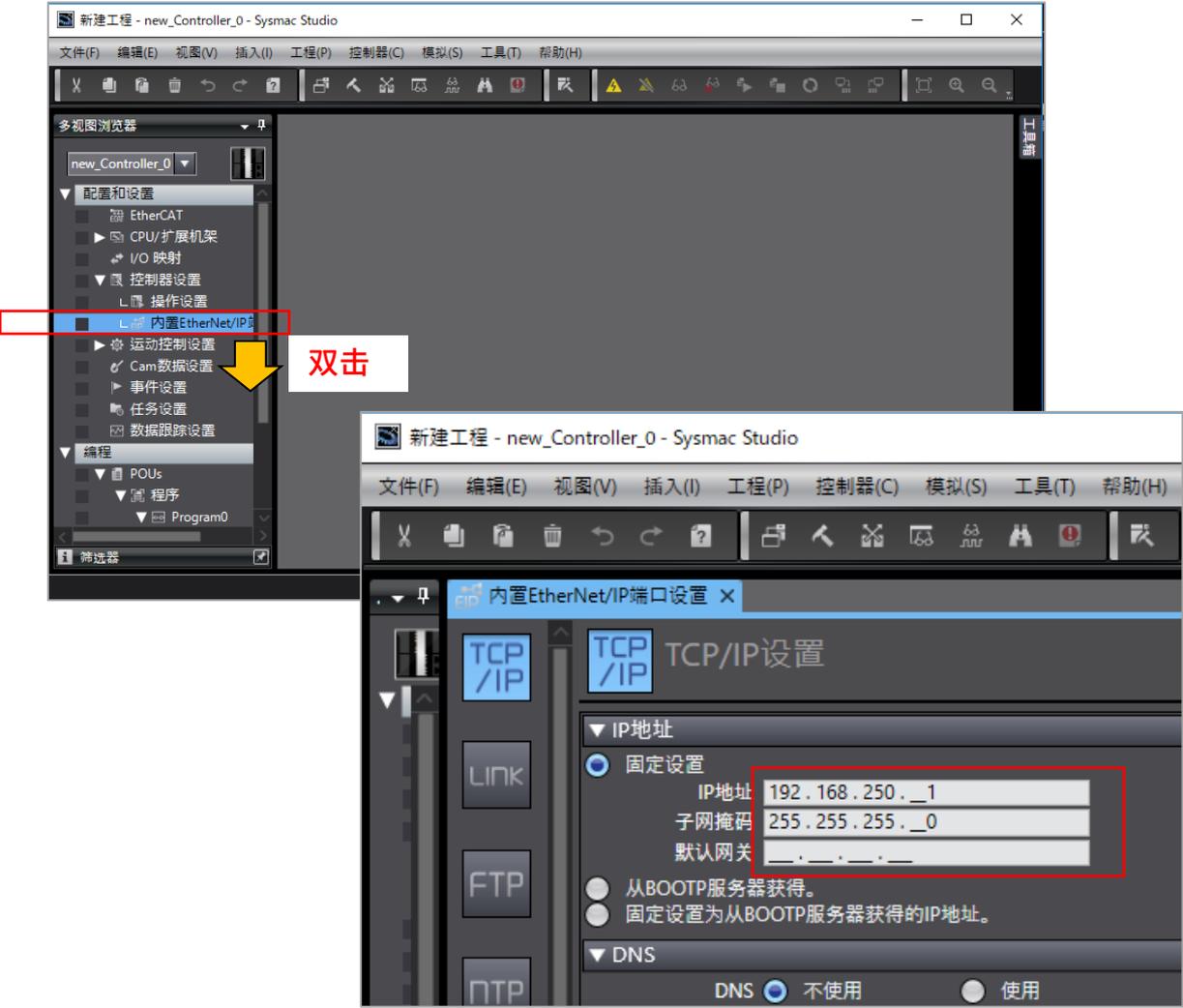


请输入项目名

请选择您使用的产品型号

CPU单元的IP地址设定

设定CPU组合的IP地址。



获取EDS文件

EDS文件可以从ORIENTALMOTOR主页上下载。
<https://www.orientalmotor.co.jp/>

搜索产品输入“AZD-AEP”

品名検索 キーワード検索 ※旧製品や代替品の検索・比較も可能

🔍 AZD-AEP 検索

前方一致 完全一致

点击数据下载的“○”

シリーズ名

> AZシリーズ AC電源入力 EtherNet/IP™対応ドライバ

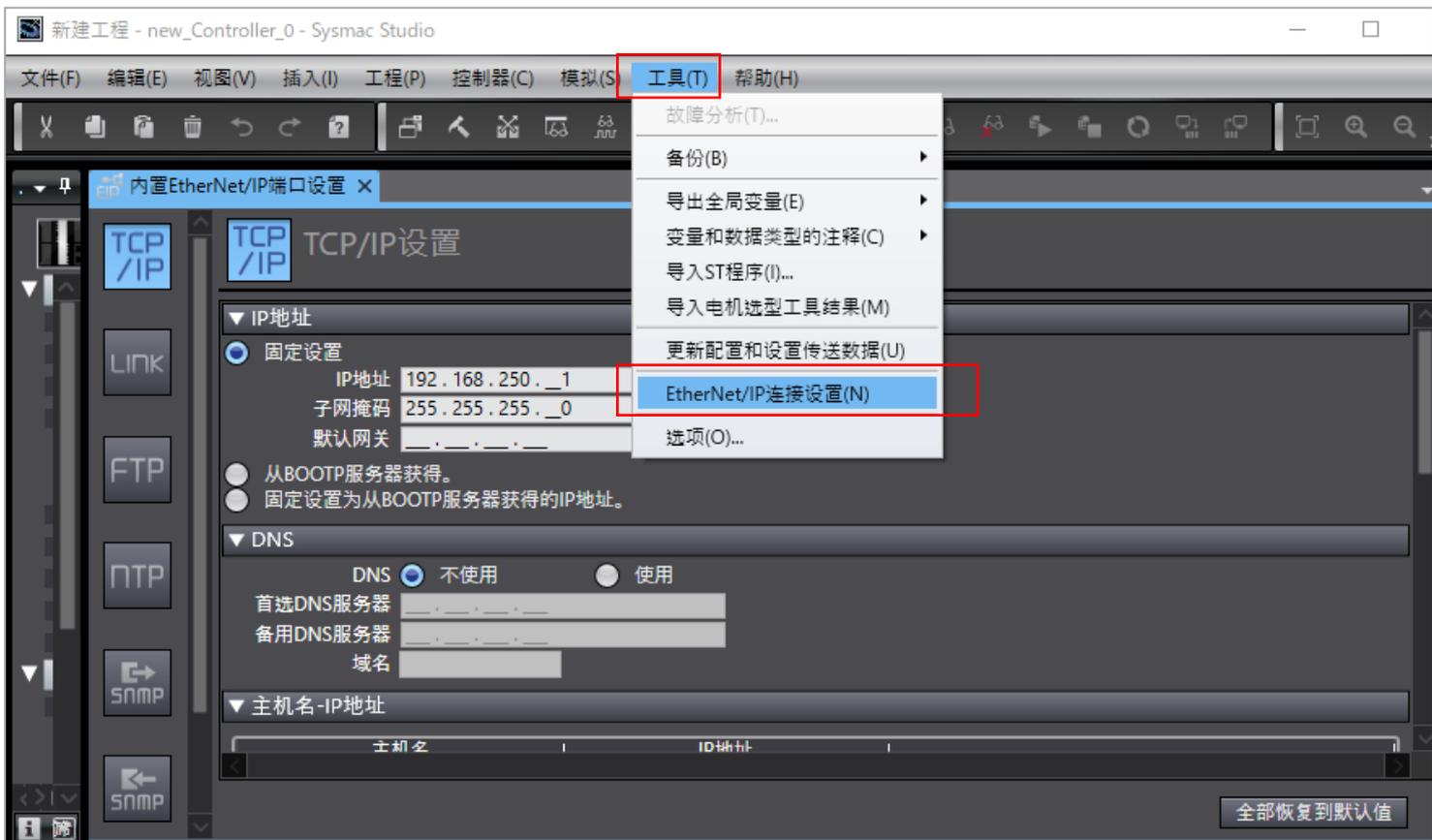
品名	構成品名	定価 [円]	シリーズ名	生産情報/ 代替品情報	データ ダウンロード
▲ ▼ AZD-AEP	▲ ▼ -	▲ ▼ 57,000	▲ ▼ AZシリーズ AC電源入力 EtherNet/IP™対応ドライバ	▲ ▼ 現行製品	○

在数据下载一览的“资料”中有EDS文件

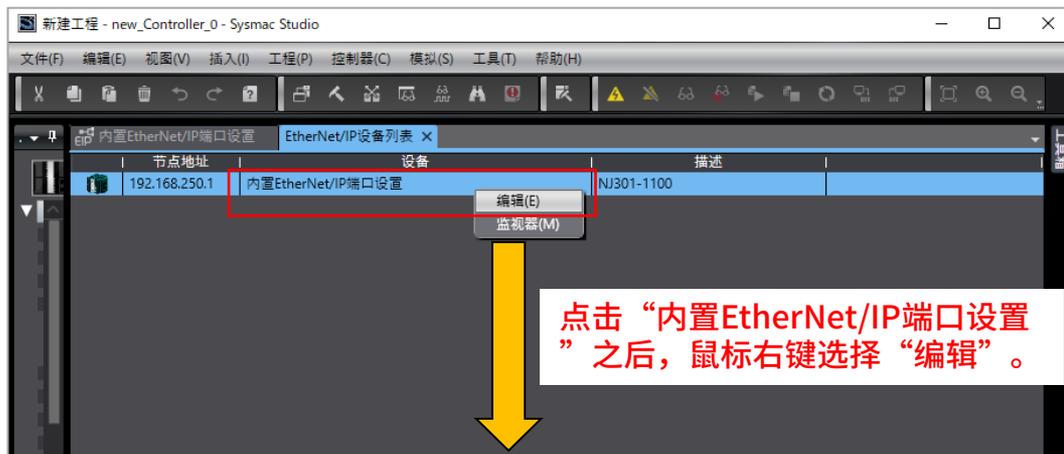
資料		
UL認証書(回路)		UL_E171462V4S9.pdf
CE適合宣言書		CE-6070.pdf
EDSファイル		AZD-AEP.eds

安装EDS文件

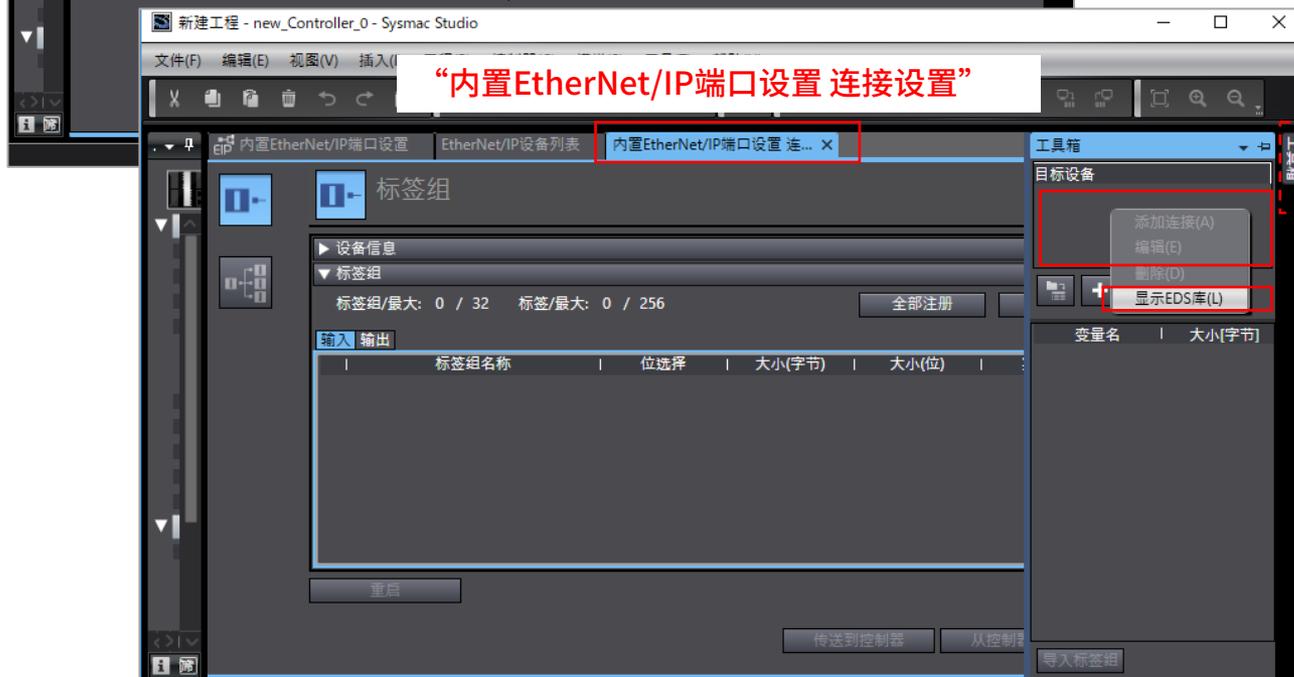
将EDS文件安装到Sysmac Studio。



安装EDS文件

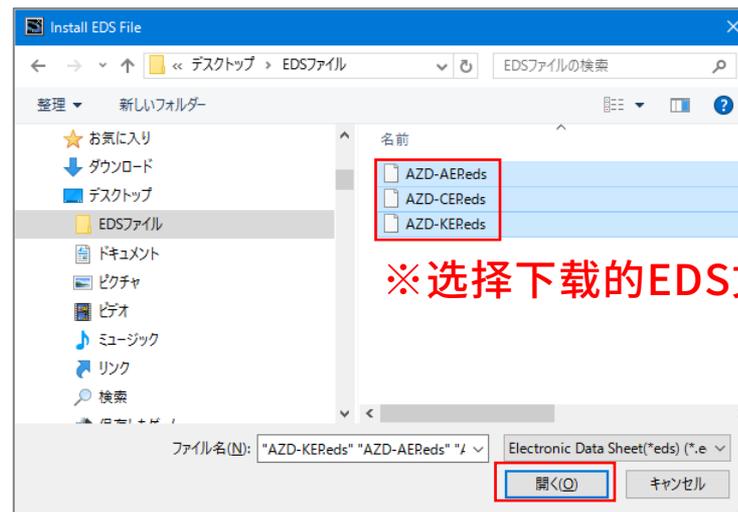
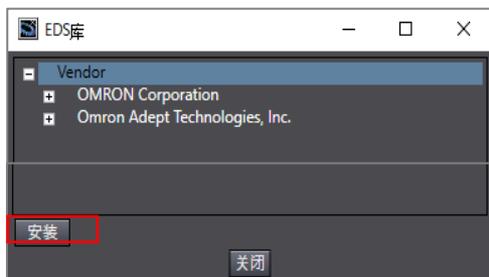


点击“内置EtherNet/IP端口设置”之后，鼠标右键选择“编辑”。



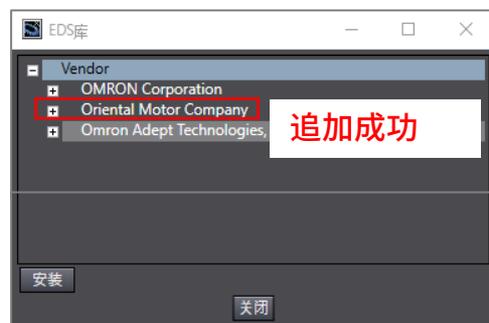
点击“目标设备”，在“目标设备”下方的红框内鼠标右键，选择“显示EDS库”。

安装EDS文件



※选择下载的EDS文件

打开

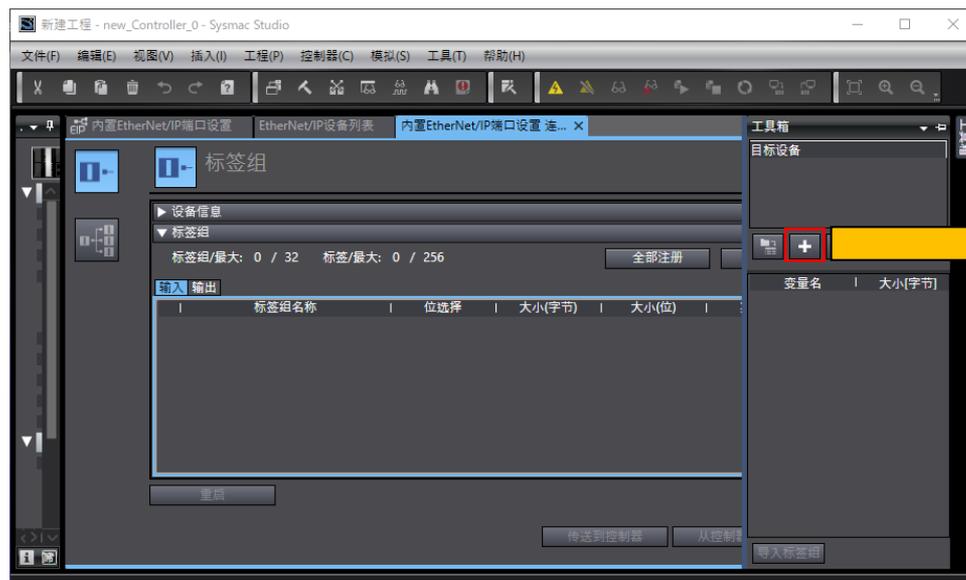


展开再确认。



登录目标设备

将AZ驱动器登录到目标设备。



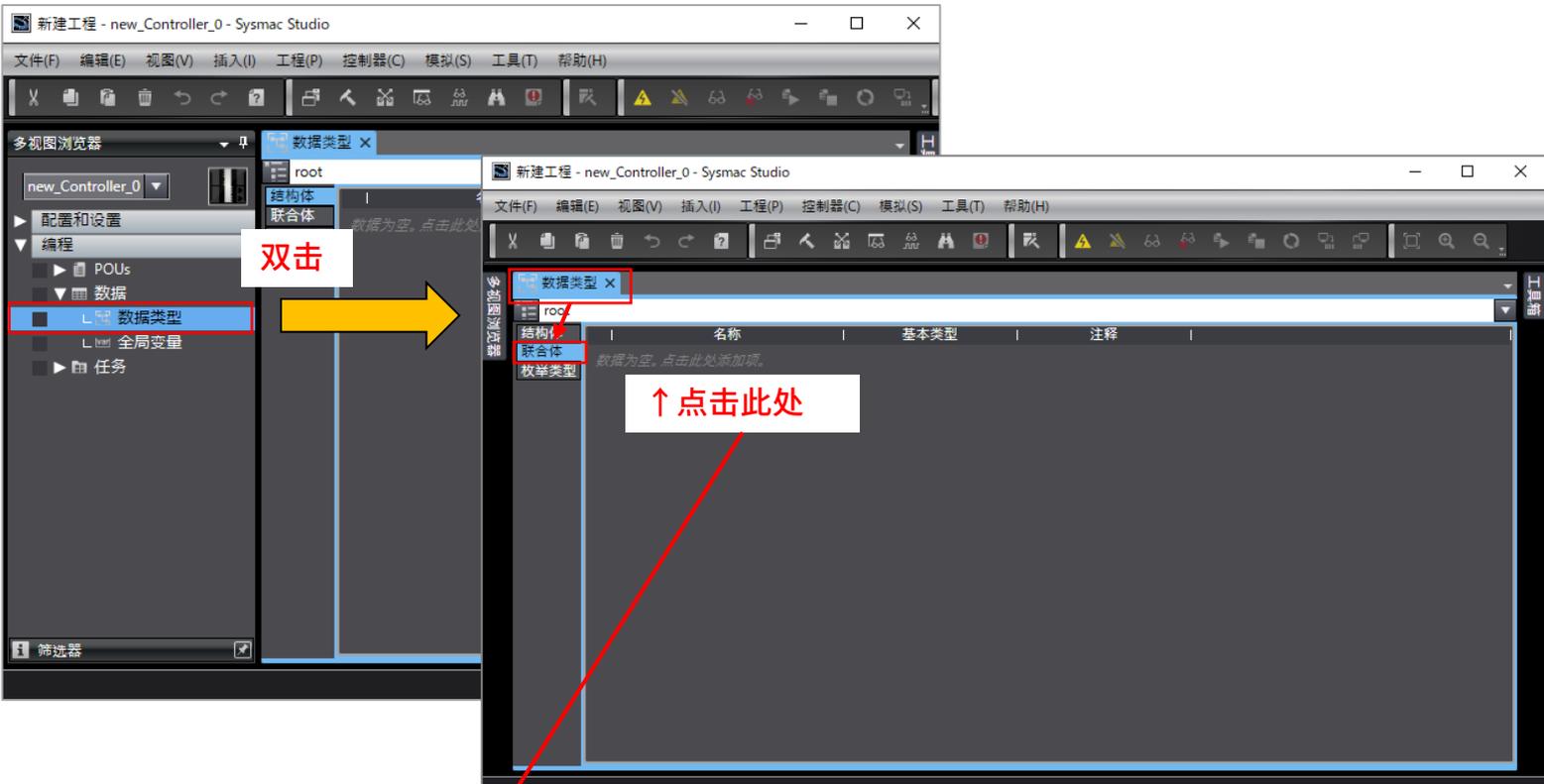
※输入在“AZ驱动器IP地址设定”中设定的IP地址。



设定数据类型

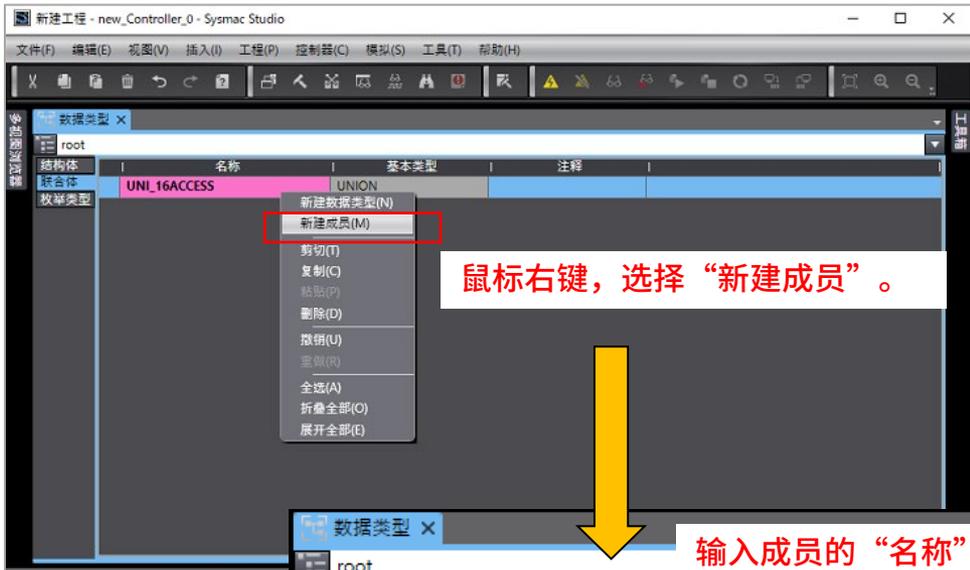
为了控制AZ驱动器，设定数据类型。

■ 设定联合体以便控制bit



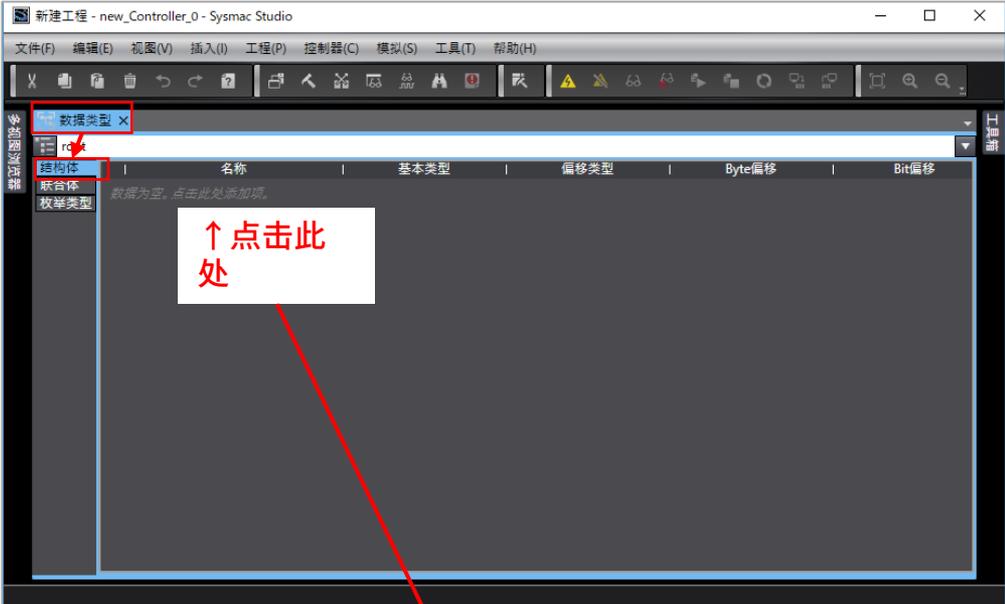
设定数据类型

新建联合体的成员。



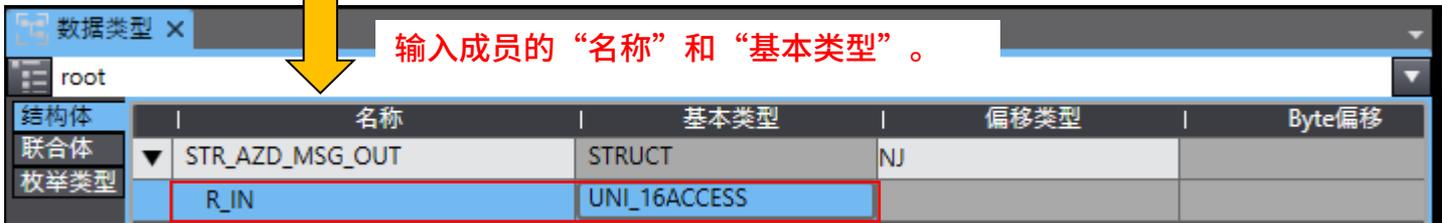
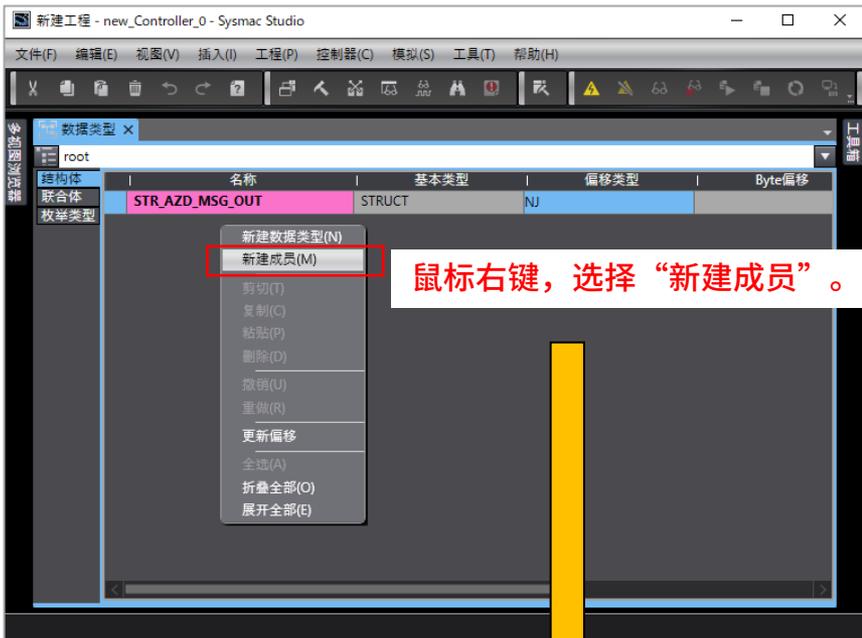
设定基本类型

■ 设定控制AZ驱动器的结构体



设定基本类型

新建结构体的成员。



设定基本类型

使用同样的步骤输入以下内容。

结构体	名称	基本类型	偏移类型
联合体	▼ STR_AZD_MSG_OUT	STRUCT	NJ
枚举类型	R_IN	UNI_16ACCESS	
	SEL_NO	INT	
	FIXED_IN	UNI_16ACCESS	
	DIRECT_OPTYPE	INT	
	DIRECT_TPOS	DINT	
	DIRECT_TSPD	DINT	
	DIRECT_ACC	DINT	
	DIRECT_DEC	DINT	
	DIRECT_CRNT	INT	
	DIRECT_DST	INT	
	RESERVE	WORD	
	RD_PID	INT	
	WR_REQ	UNI_16ACCESS	
	WR_PID	INT	
	WR_DATA	DINT	
	▼ STR_AZD_MSG_IN	STRUCT	NJ
	R_OUT	UNI_16ACCESS	
	SEL_NO_R	INT	
	FIXED_OUT	UNI_16ACCESS	
	ALM	WORD	
	APOS	DINT	
	FSPD	DINT	
	CPOS	DINT	
	TRQ	INT	
	CTR_CRNT	INT	
	INFO	DWORD	
	RESERVE	WORD	
	RD_PID_R	INT	
	RW_STAT	UNI_16ACCESS	
	WR_PID_R	INT	
	RD_DATA	DINT	
	SEL_MON0	DINT	
	SEL_MON1	DINT	
	SEL_MON2	DINT	
	SEL_MON3	DINT	

使用“新建数据类型”，输入“STR_AZD_MSG_IN”。

- 新建数据类型(N)
- 新建成员(M)
- 剪切(T)
- 复制(C)
- 粘贴(P)
- 删除(D)
- 撤销(U)
- 重做(R)
- 更新偏移
- 全选(A)
- 折叠全部(O)
- 展开全部(E)

登录全局变量

设定用于标签数据连接用的全局变量。

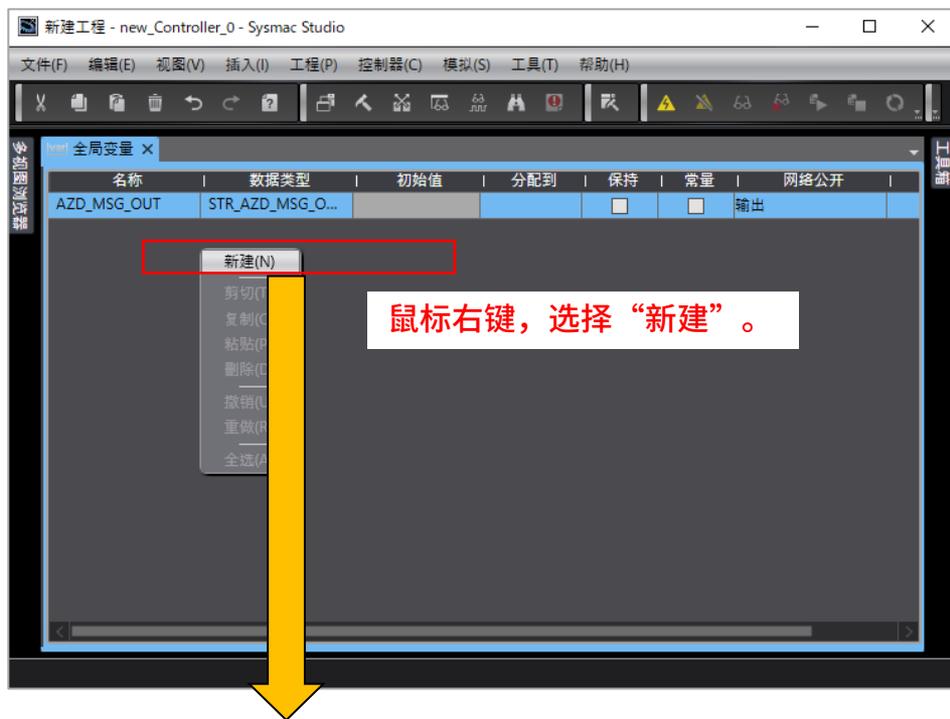
双击

↑ 点击此处

输入全局变量的“名称”，“数据类型”以及“网络公开”信息。

名称	数据类型	初始值	分配到	保持	常量	网络公开
AZD_MSG_OUT	STR_AZD_MSG_O...			<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	输出

登录全局变量



名称	数据类型	初始值	分配到	保持	常量	网络公开
AZD_MSG_OUT	STR_AZD_MSG_O...			<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	输出
AZD_MSG_IN	STR_AZD_MSG_IN			<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	输入

追加全局变量“AZD-MSG_IN”。

登录全局变量

全局变量“AZD_MSG_OUT”添加注释。

名称	数据类型	初始值	分配到	保持	常量	网络公开	注释
AZD_MSG_OUT	STR_AZD_MSG_O...			<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	输出	
AZD_MSG_IN	STR_AZD_MSG_IN			<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	输入	

双击

名称	数据类型	初始值	分配到	保持	常量	网络公开	注释
AZD_MSG_OUT	STR_AZD_MSG_O...			<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	输出	
AZD_MSG_IN	STR_AZD_MSG_IN			<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	输入	

点击

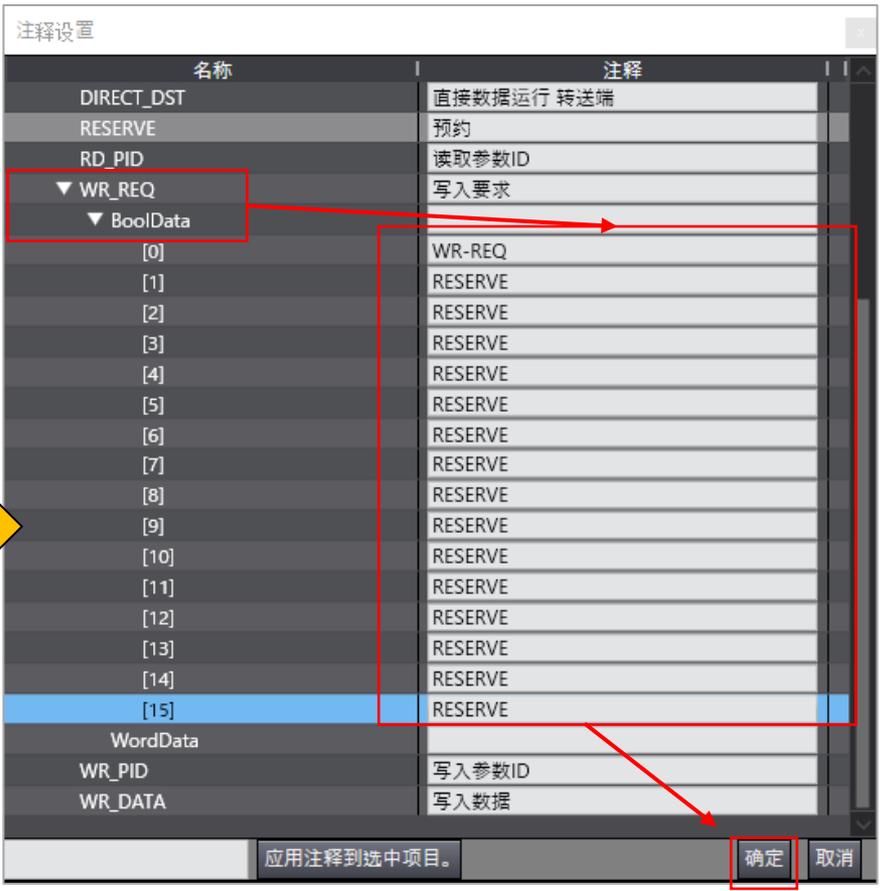
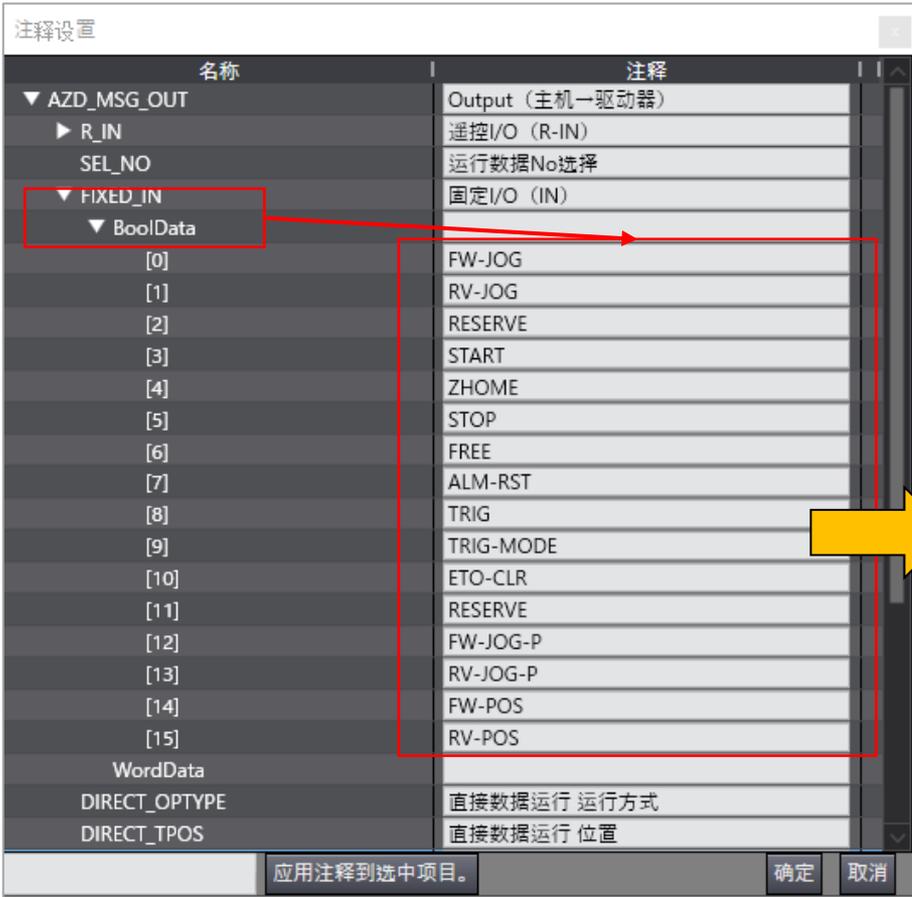
注释设置

名称	注释
▼ AZD_MSG_OUT	Output(主机-驱动器)
▶ R_IN	遥控I/O (R-IN)
SEL_NO	运行数据No选择
▶ FIXED_IN	固定I/O (IN)
DIRECT_OPTYPE	直接数据运行 运行方式
DIRECT_TPOS	直接数据运行 位置
DIRECT_TSPD	直接数据运行 速度
DIRECT_ACC	直接数据运行 起动/变速斜率
DIRECT_DEC	直接数据运行 停止斜率
DIRECT_CRNT	直接数据运行 运行电流
DIRECT_DST	直接数据运行 转送端
RESERVE	预约
RD_PID	读取参数ID
▶ WR_REQ	写入要求
WR_PID	写入参数ID
WR_DATA	写入数据

应用注释到选中项目。 确定 取消

登录全局变量

成员“FIXED_IN” - “BoolData” 和 “WR_REQ” - “BoolData” 添加注释。



登录全局变量

全局变量“AZD_MSG_IN”添加注释。

名称	数据类型	初始值	分配到	保持	常量	网络公开	注释
AZD_MSG_OUT	STR_AZD_MSG_O...			<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	输出	Output(主机一...
AZD_MSG_IN	STR_AZD_MSG_IN			<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	输入	

双击



名称	数据类型	初始值	分配到	保持	常量	网络公开	注释
AZD_MSG_OUT	STR_AZD_MSG_O...			<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	输出	Output(主机一...
AZD_MSG_IN	STR_AZD_MSG_IN			<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	输入	

点击



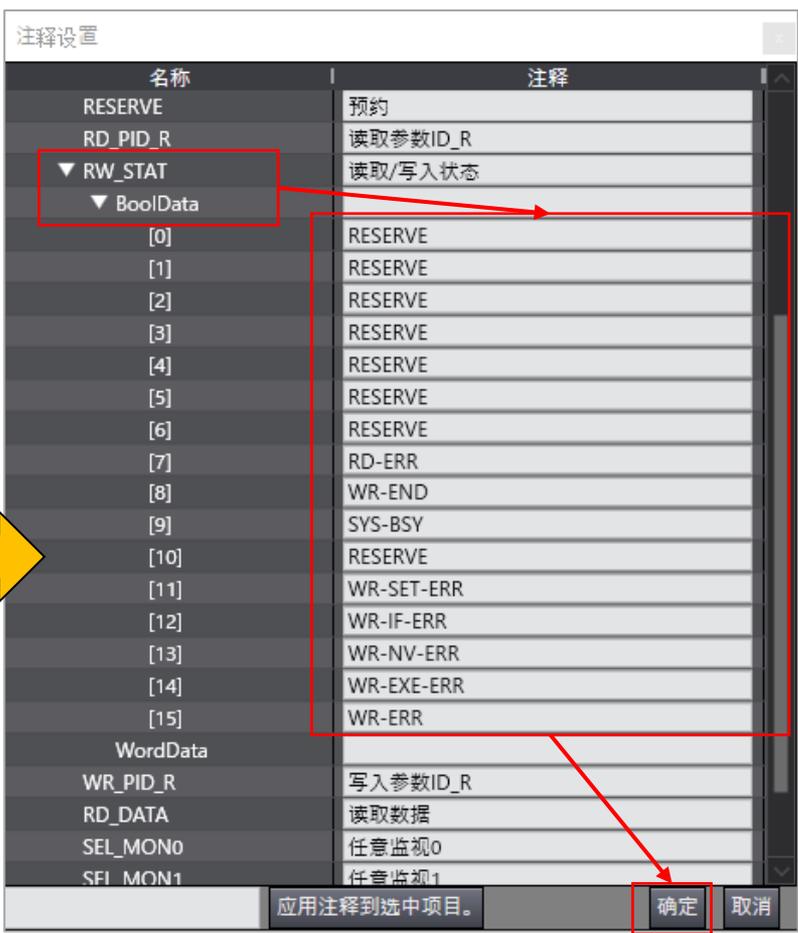
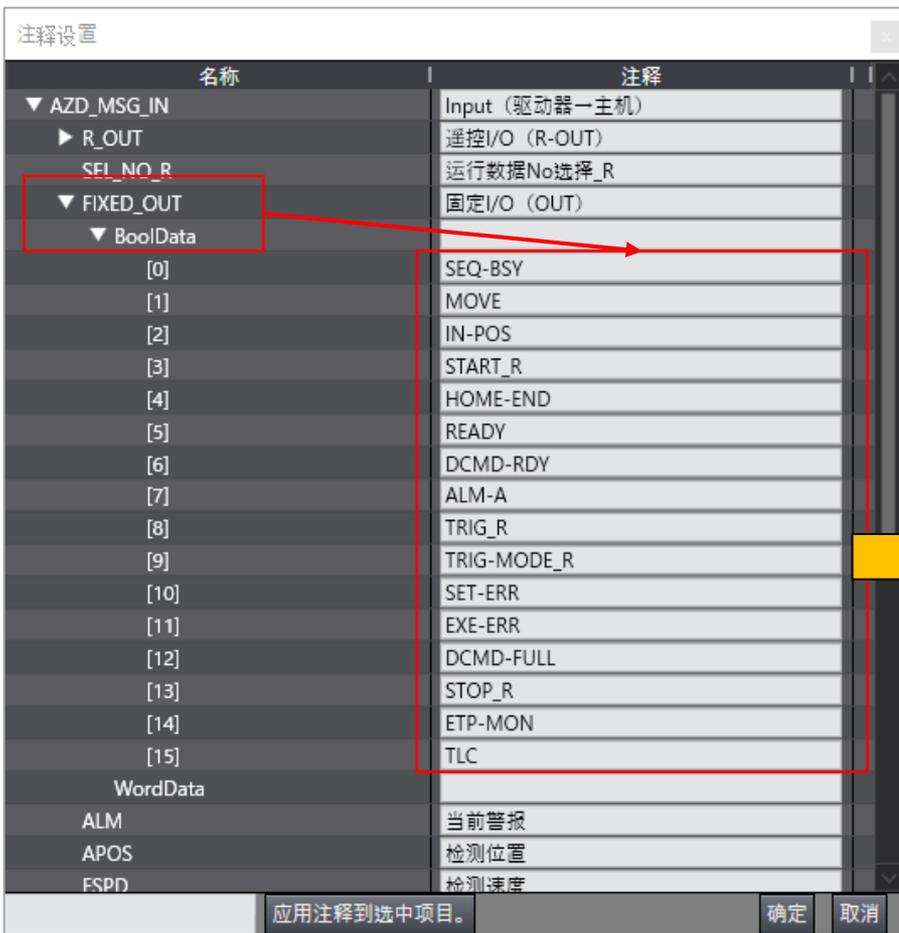
注释设置

名称	注释
▼ AZD_MSG_IN	Input (驱动器一主机)
▶ R_OUT	遥控I/O (R-OUT)
SEL_NO_R	运行数据No选择_R
▶ FIXED_OUT	固定I/O (OUT)
ALM	当前警报
APOS	检测位置
FSPD	检测速度
CPOS	指令位置
TRQ	转矩监视
CTR_CRNT	CST运行电流
INFO	Information
RESERVE	预约
RD_PID_R	读取参数ID_R
▶ RW_STAT	读取/写入状态
WR_PID_R	写入参数ID_R
RD_DATA	读取数据
SEL_MON0	任意监视0
SEL_MON1	任意监视1
SEL_MON2	任意监视2
SEL_MON3	任意监视3

应用注释到选中项目。 确定 取消

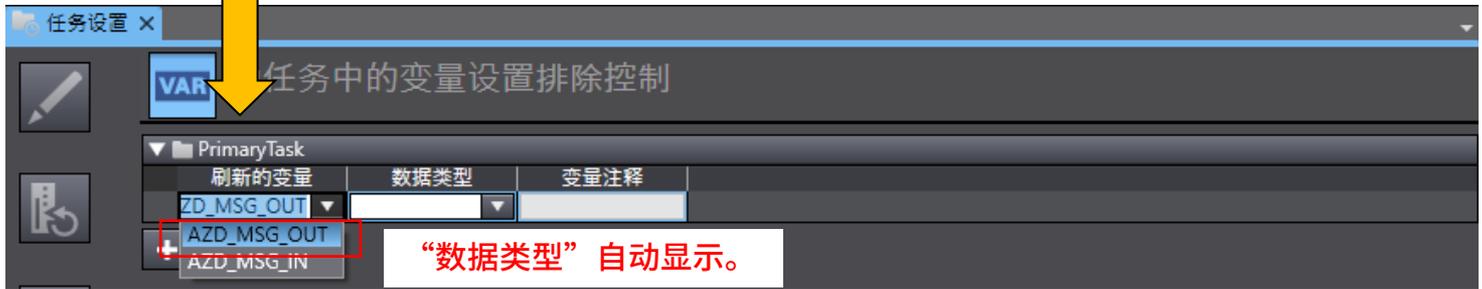
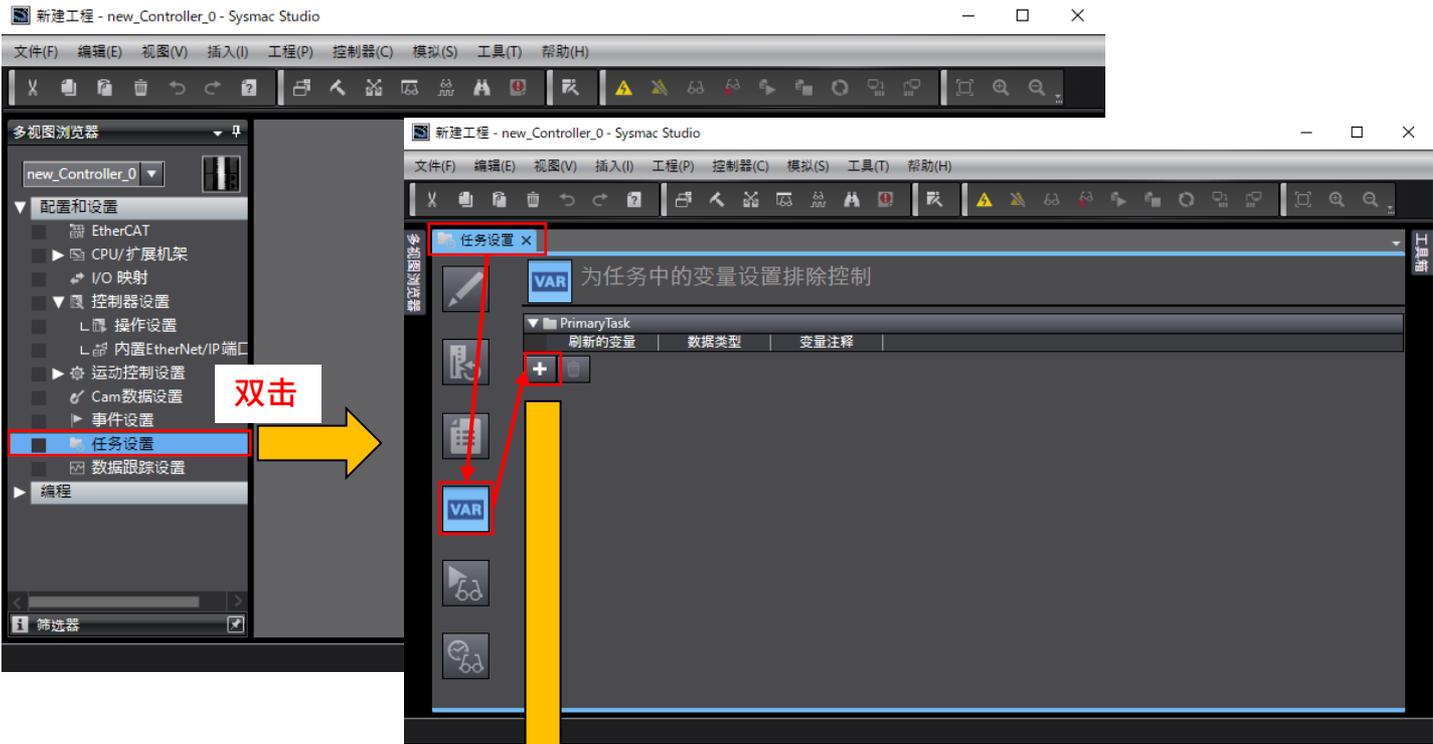
登录全局变量

成员“FIXED_OUT” - “BoolData” 和 “RW_STAT” - “BoolData” 添加注释。



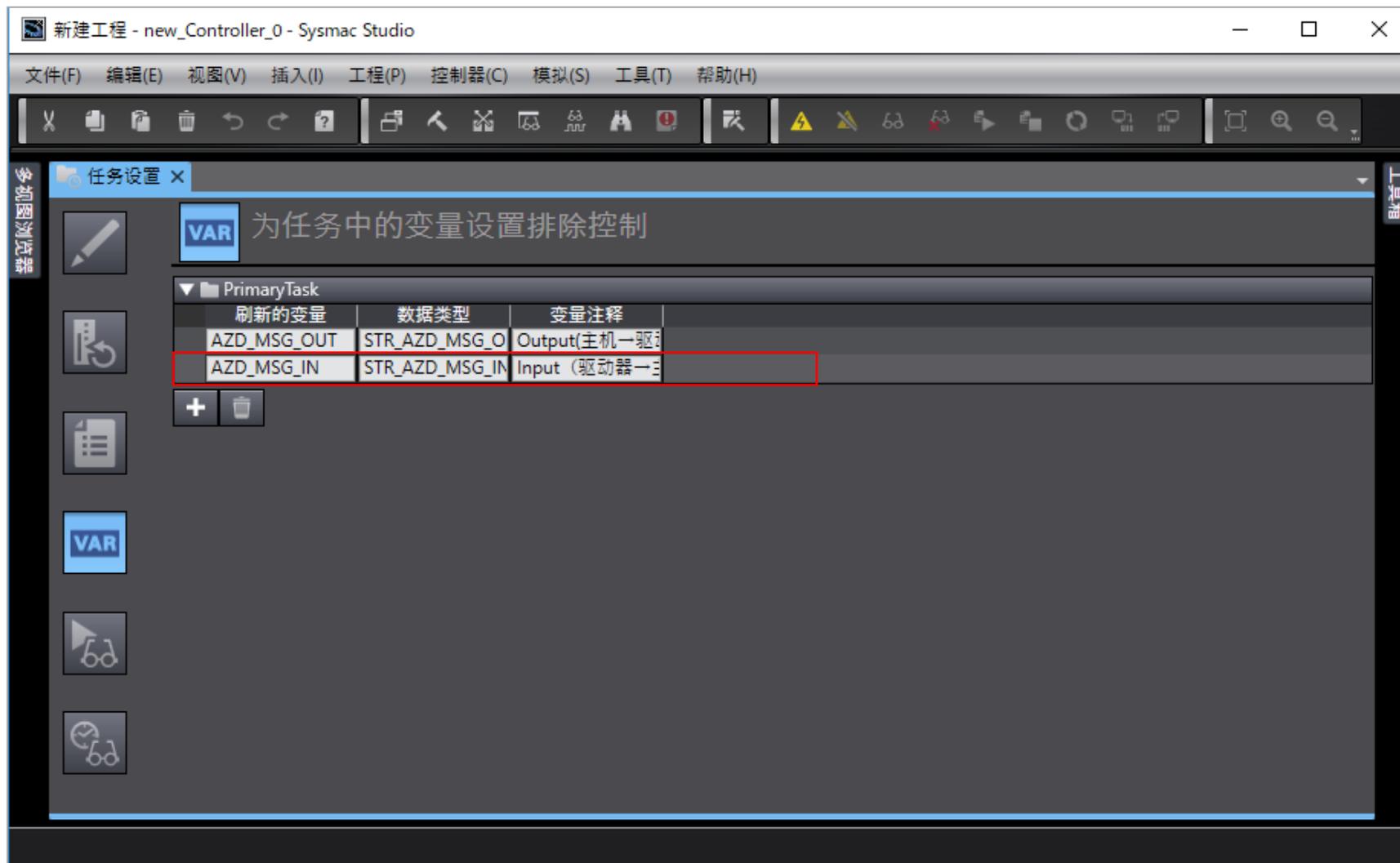
任务设置

为确保数据的同步性，设定变量刷新任务。



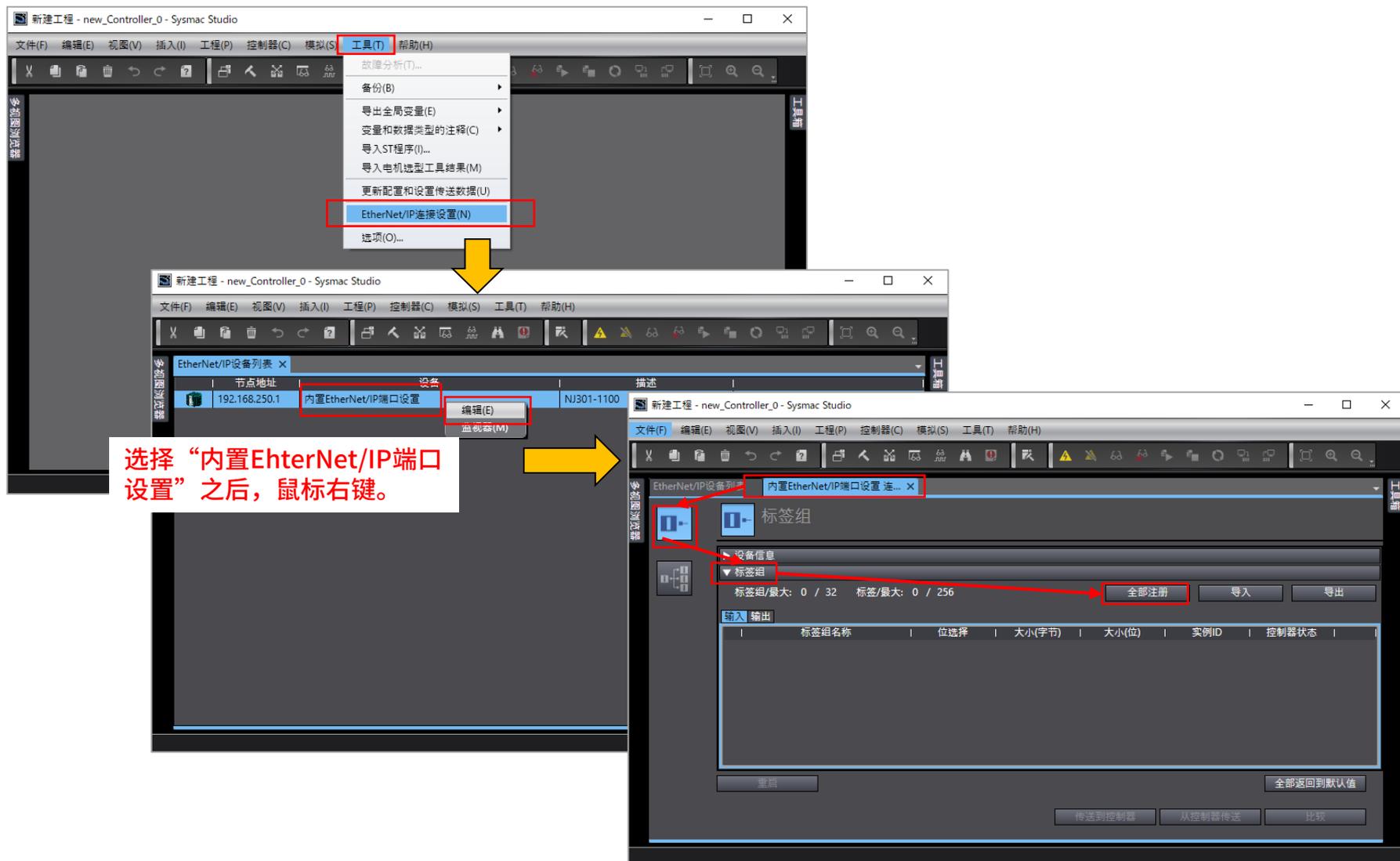
任务设置

使用相同步骤，输入“AZD_MSG_IN”。

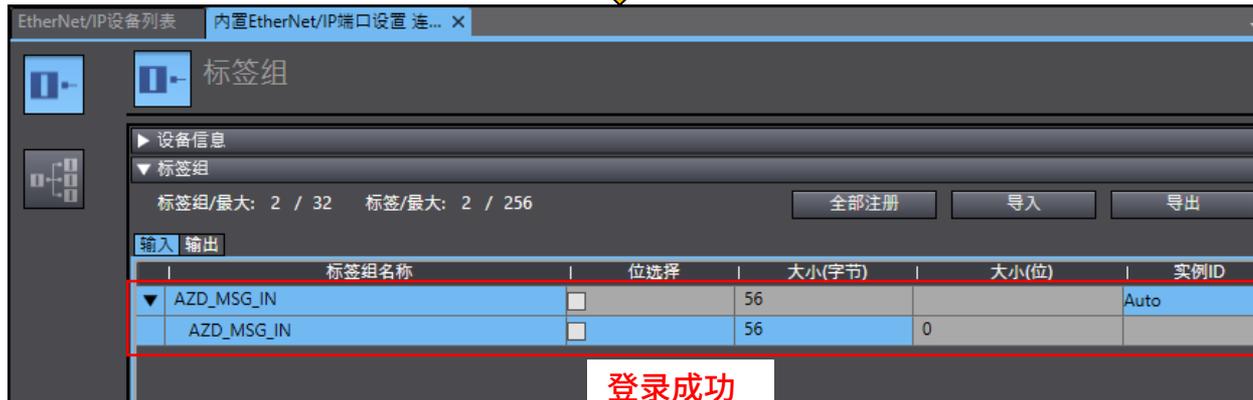
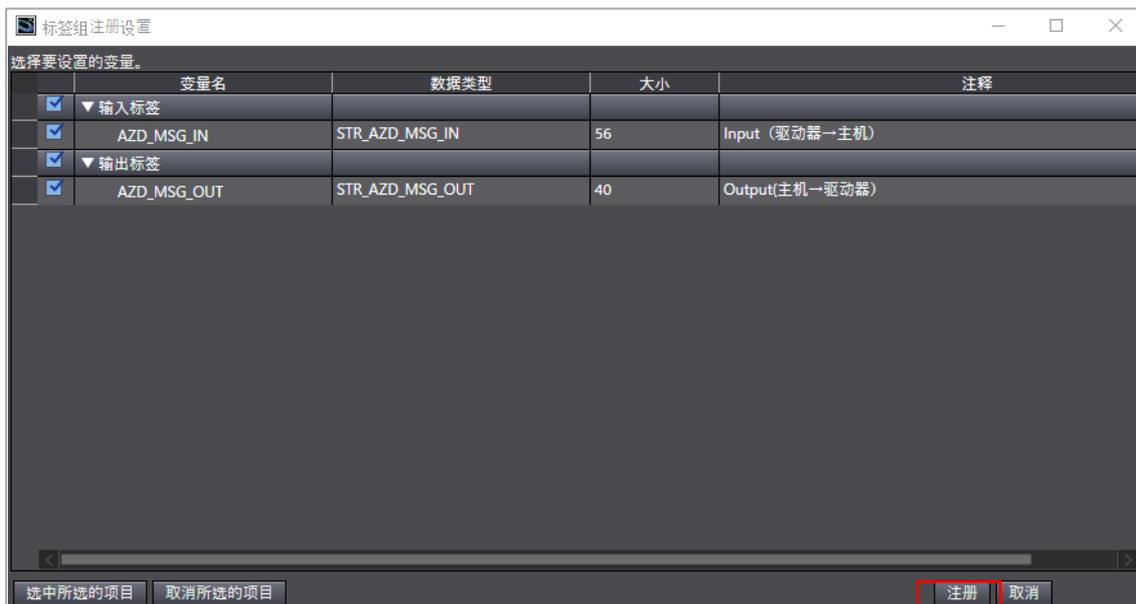


标签登录

登录标签组。

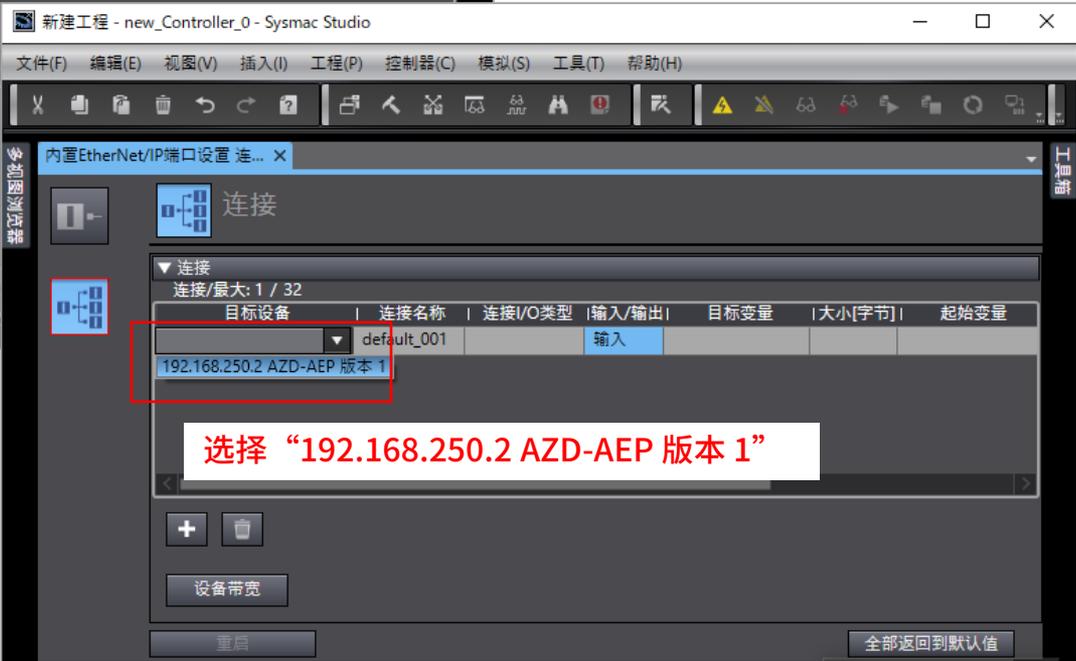
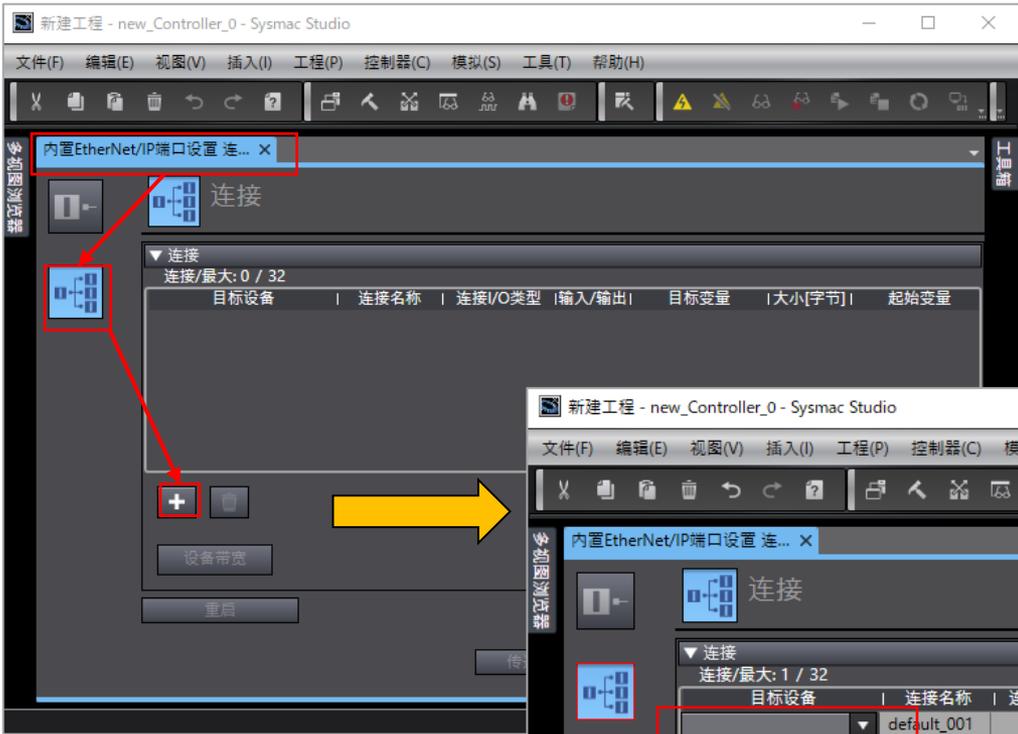


标签登录



连接设定

设定目标变量，起始变量等进行连接设定。



连接设定

进行“输入”设定。

①确认连接I/O类型为
“Exclusive Owner”

②双击目标变量

目标设备	连接名称	连接I/O类型	输入/输出	目标变量	大小[字节]	起始
192.168.250.2 AZD-AEP 版本 1	default_001	Exclusive Owner	输入			
			输出			

“Ctrl” + 空格键

目标设备	连接名称	连接I/O类型	输入/输出	目标变量	大小[字节]	起始
192.168.250.2 AZD-AEP 版本 1	default_001	Exclusive Owner	输入			
			输出	100		

回车键

连接I/O类型	输入/输出	目标变量	大小[字节]	起始变量	大小[字节]	连接类型	RPI[毫秒]	超时值
exclusive Owner	输入	100	56	AZD_MSG_IN	56	Point to Point connection	10.0	RPI x 4
	输出				---	Point to Point connection		

③起始变量选择
“AZD_MSG_IN”

④连接类型选择
“Point to Point connection”

⑤RPI[毫秒]设定为“10.0”
※请根据系统设定

⑥超时值为“RPI×4”

连接设定

使用同样步骤，进行“输出”设定。

▼ 连接
连接/最大: 2 / 32

目标设备	连接名称	连接I/O类型	输入/输出	目标变量	大小[字节]
192.168.250.2 AZD-AEP 版本 1	default_001	Exclusive Owner	输入	100	56
			输出		

① 双击目标变量

▼ 连接
连接/最大: 2 / 32

目标设备	连接名称	连接I/O类型	输入/输出	目标变量	大小[字节]
192.168.250.2 AZD-AEP 版本 1	default_001	Exclusive Owner	输入	100	56
			输出	101	

“Ctrl” + 空格键

回车键

▼ 连接
连接/最大: 2 / 32

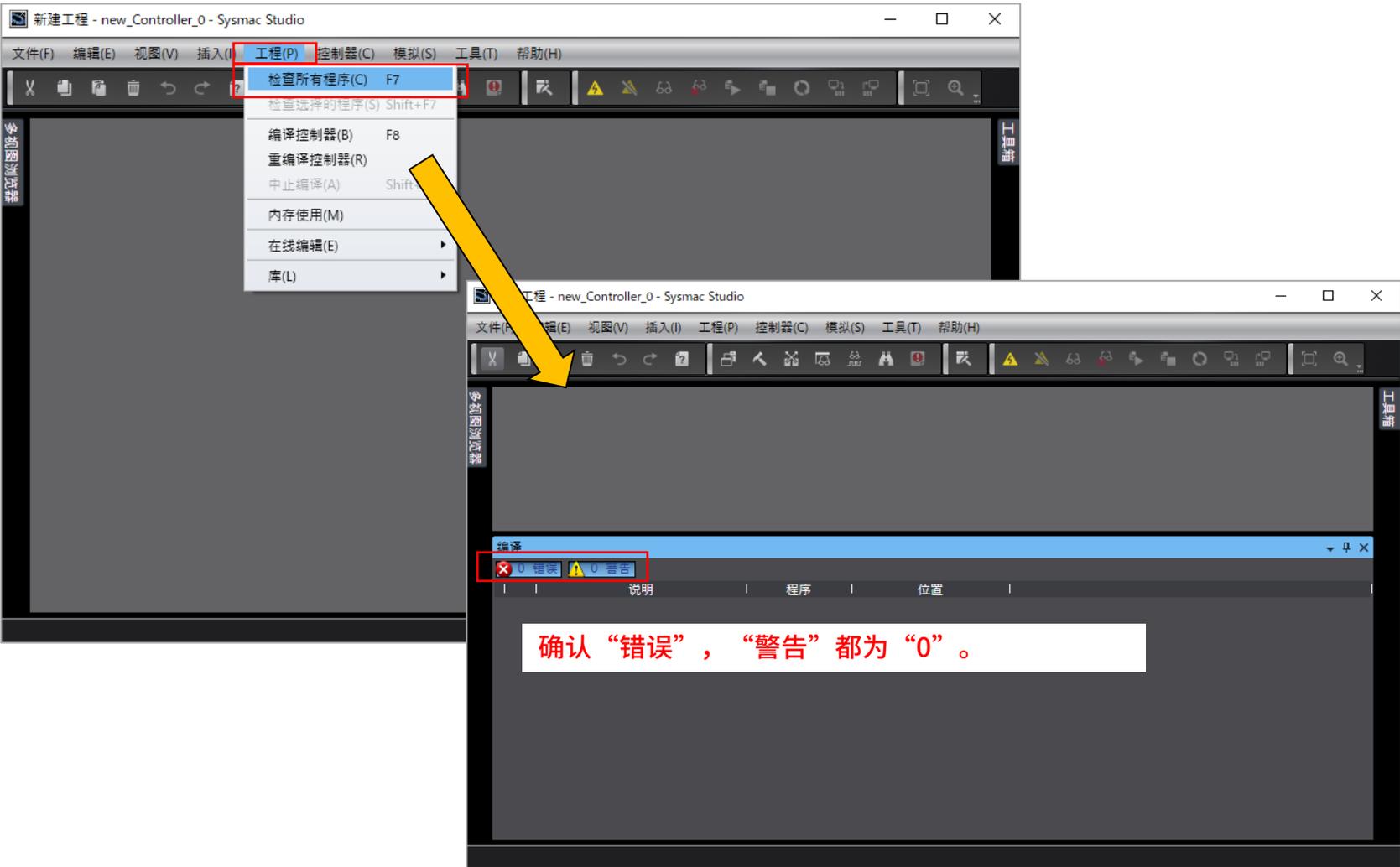
型	输入/输出	目标变量	大小[字节]	起始变量	大小[字节]	连接类型	IRPI[毫秒]	超时值
	输入	100	56	AZD_MSG_IN	56	Point to Point connection	10.0	RPI x 4
	输出	101	40	AZD_MSG_OUT	40	Point to Point connection		

② 起始变量选择
“AZD_MSG_OUT”

③ 连接类型选择
“Point to Point connection”

工程数据的传送

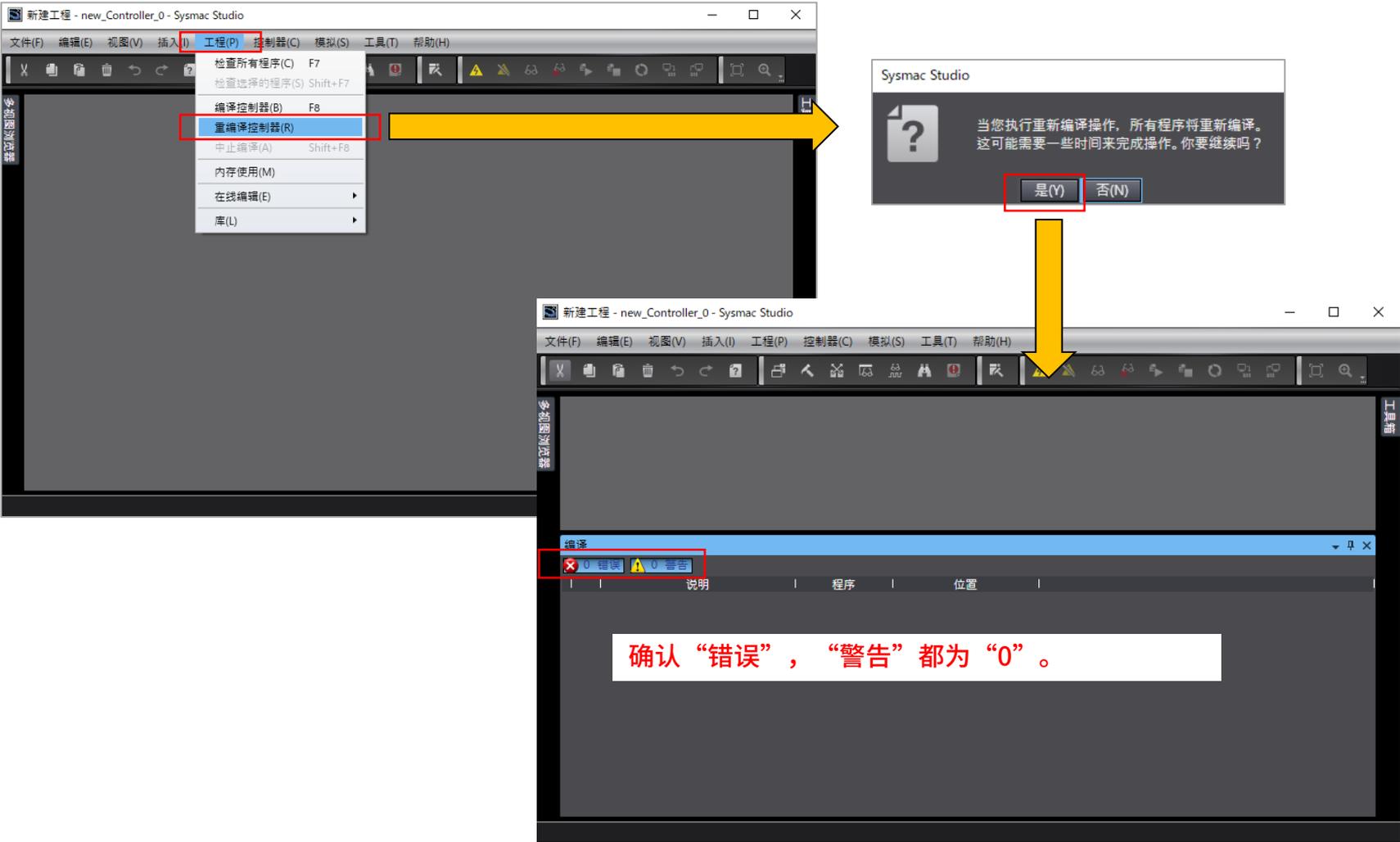
打开控制器和AZ驱动器的电源。执行“检查所有程序”。



确认“错误”，“警告”都为“0”。

工程数据的传送

执行“重编译控制器”。



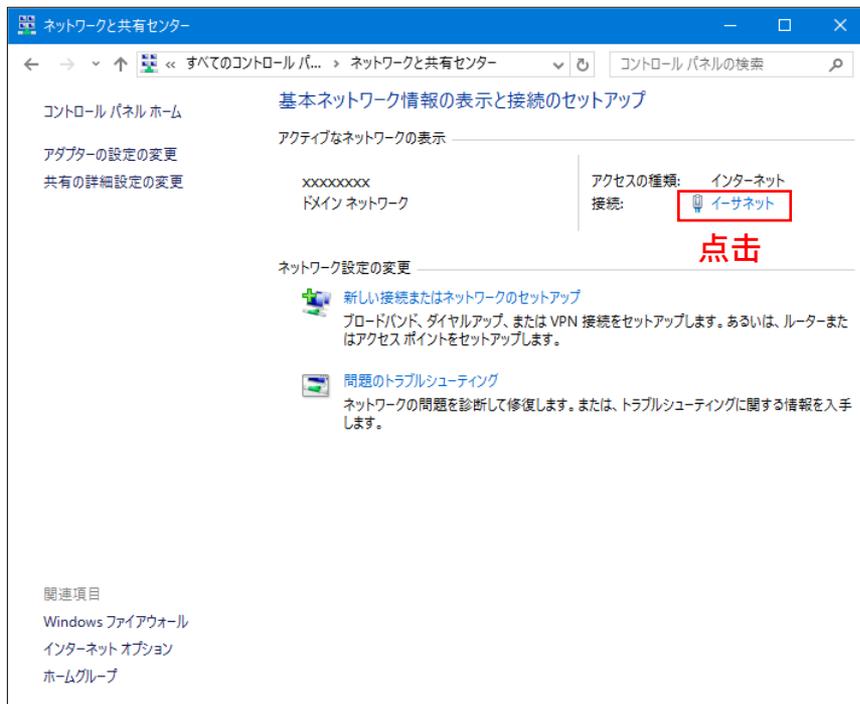
工程数据的传送

设定控制器的连接方法。

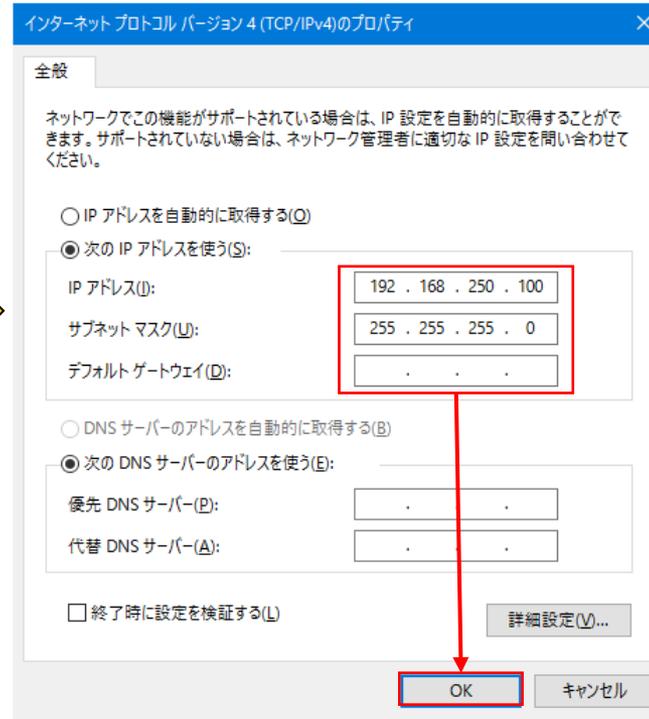
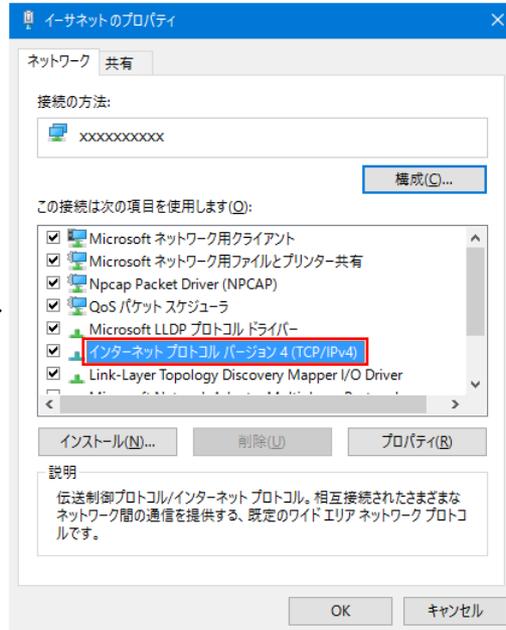
■ 设定电脑适配器的IP地址。

Windows10 设定例

打开“控制面板” → “网络和共享中心”。



工程数据的传送



最后关闭窗口，设定完成。

■ 设定控制器的通信设定。

新建工程 - new_Controller_0 - Sysmac Studio

文件(F) 编辑(E) 视图(V) 插入(I) 工程(P) 控制器(C) 模拟(S) 工具(T) 帮助(H)

通信设置(C)...

变更设备(V)

在线(O) Ctrl+W

离线(F) C

同步(Y)... Ctrl+M

传送中(A)...

模式(M)

监测(N)

停止监测(N)

设置/重置(S)

强制刷新(F)

MC试运行(U)

MC监测表(T)...

SD内存卡(D)...

控制器时钟(K)...

释放访问权限(C)...

更新CPU单元名称(P)...

安全性(E)

清除所有内存(L)...

重置控制器(R)...

通信设置

▼ 连接类型

请选择一个在线时每次与控制器连接时使用的方法。

- USB-直接连接
- Ethernet-直接连接
- USB-远程连接
- Ethernet-Hub连接
- 每次在线连接时, 请从以下选项中选择。
 - USB-直接连接
 - Ethernet-直接连接
 - USB-远程连接
 - Ethernet-Hub连接

▼ 远程IP地址

指定远程IP地址。

192.168.250.1

USB通信测试 Ethernet通信测试

测试成功

▼ 选项

- 在线时确认序列ID。
- 离线时检查强制刷新。

▼ 响应监测时间

设置与控制器连接的响应监测时间。

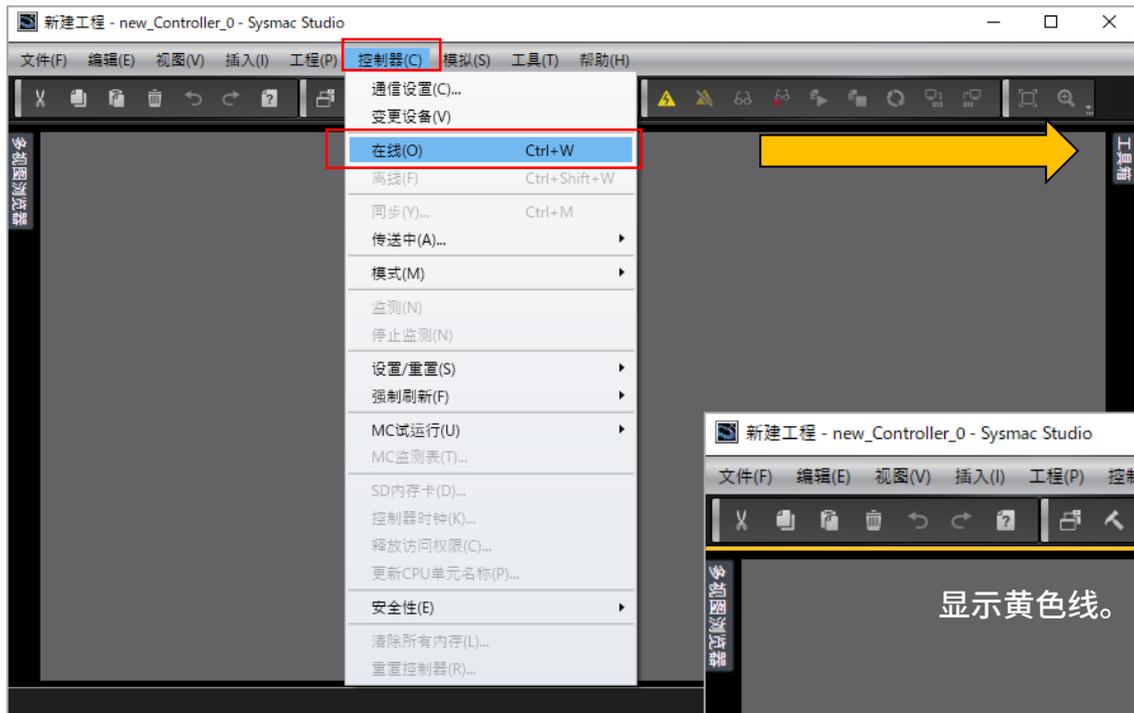
2 (秒)

确定 取消

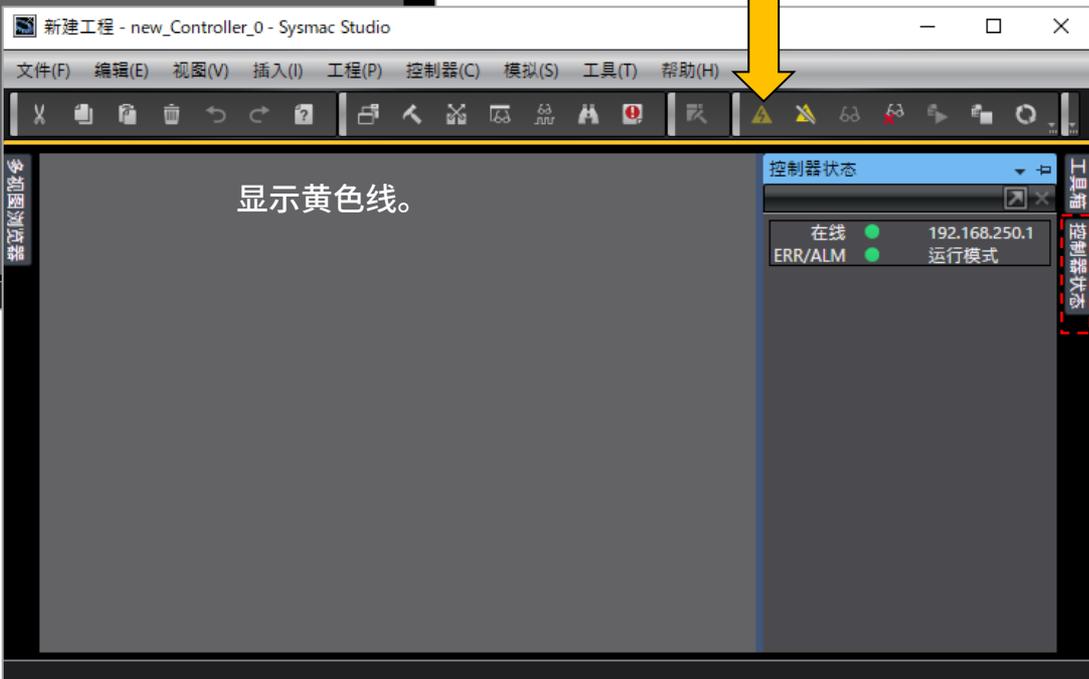
确认“测试成功”。

工程数据的传送

将控制器改为在线状态。



↓ 显示内容根据控制器的状态不同而不同。



工程数据的传送

向控制器传送工程数据。

新建工程 - new_Controller_0 - Sysmac Studio

文件(F) 编辑(E) 视图(V) 插入(I) 工程(P) **控制器(C)** 模拟(S) 工具(T) 帮助(H)

通信设置(C)...
 变更设备(V)
 在线(O) Ctrl+W
 离线(F) Ctrl+Shift+W
同步(Y)... Ctrl+M
 传送中(A)...

模式(M) **同步**

计算机: 数据名称	计算机: 更新日期	控制器: 更新日期	控制器: 数据名称	比较
停止监测	NJ301	2019/11/12 13:46:50	-	-

凡例: 同步 不同步 只有一侧存在 未选择

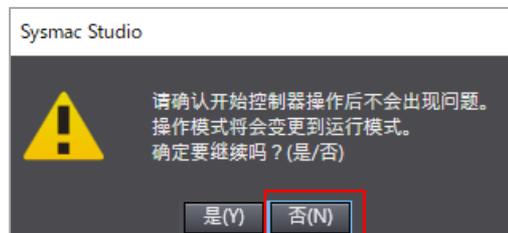
- 初始化当前具有保持属性变量的值(有效:传送到控制器)。
- 不传送程序源(有效:传送到控制器)。所有数据会在该选项改变时被再次传送。
- 不要传送以下内容。(所有项目不被传送。)
 - CJ系列特殊单元参数和EtherCAT从设备备份参数。
 - 从设备终端单元操作设置和NX单元应用数据。
- 请不要传送EtherNet/IP连接设置(内置端口和单元)。

※去掉打勾。

控制器没有数据, 所有的数据都会被传送。

传送到控制器(T) 从控制器上传(F) 再比较(R) 关闭(C)

工程数据的传送

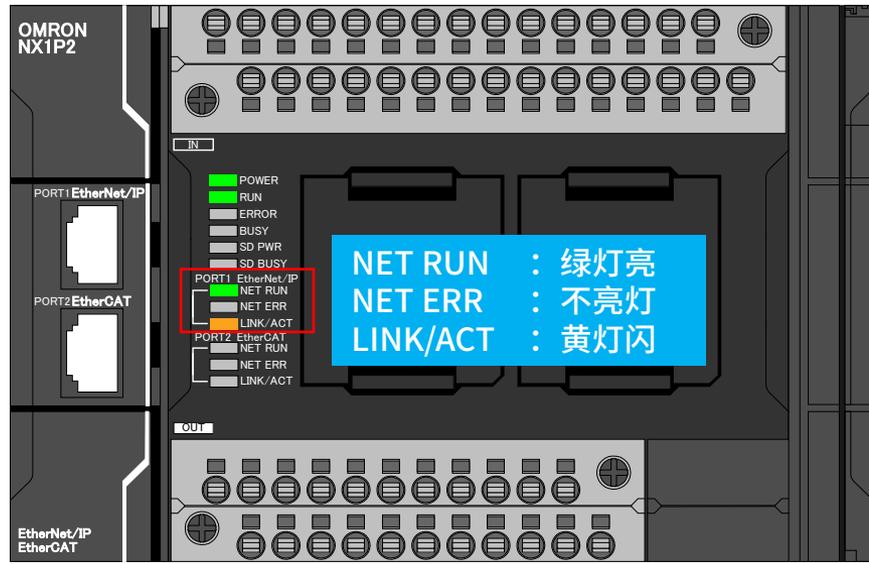


EtherNet/IP通信确认

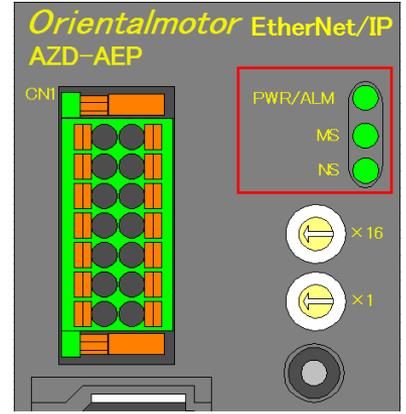
确认EtherNet/IP通信是否成功。

通信成功，各个产品的LED指示灯如下。

■ 欧姆龙 NX1P2-1440DT



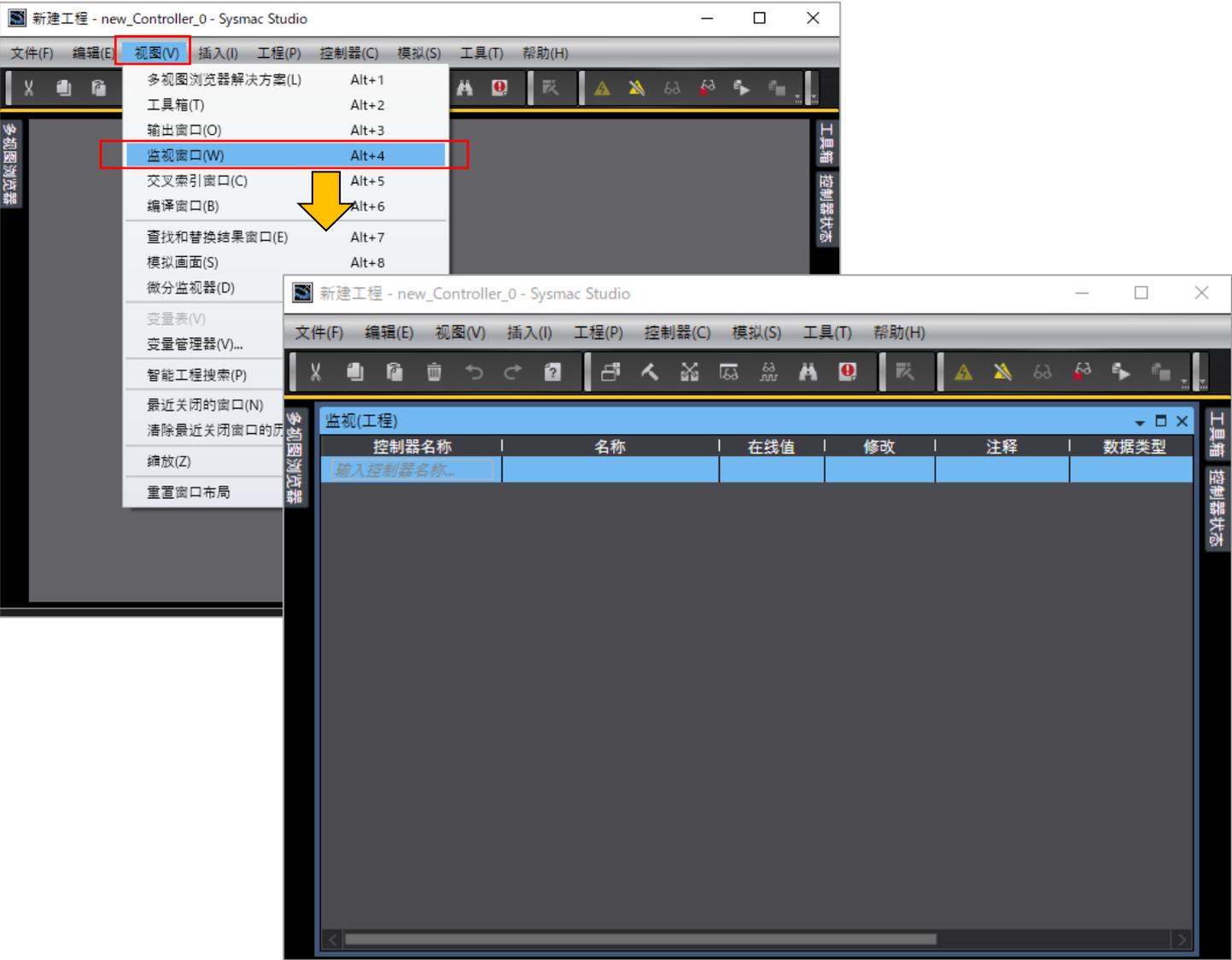
■ AZ系列 AC电源驱动器



PWR/ALM : 绿灯
MS : 亮
NS : 绿灯

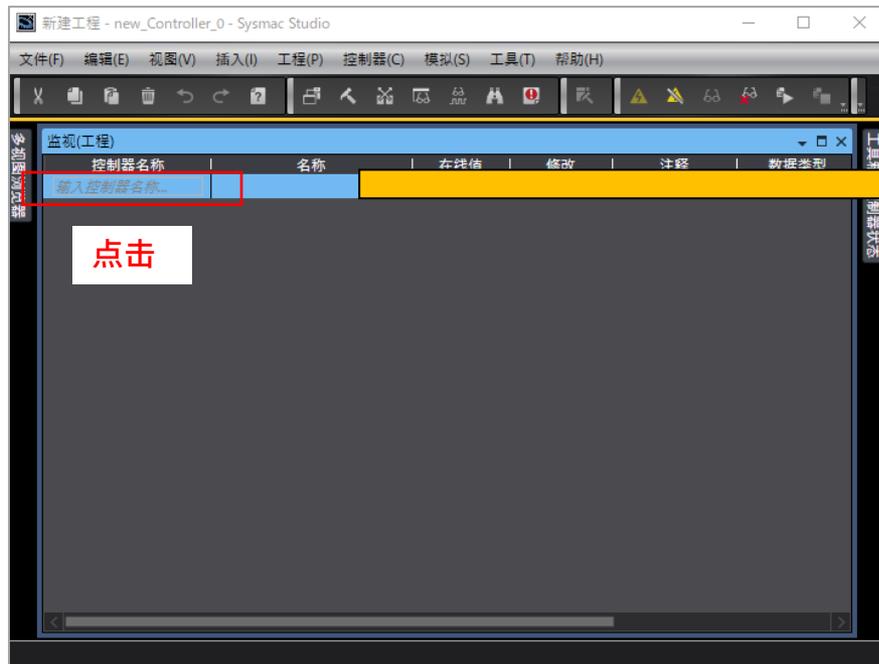
监视窗口设定

在监视窗口登录设备，进行试运转。



监视窗口设定

登录监视设备。



“Ctrl” + 空格键

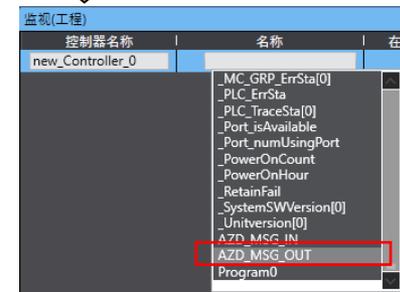
回车键



点击



“Ctrl” + 空格键



选择

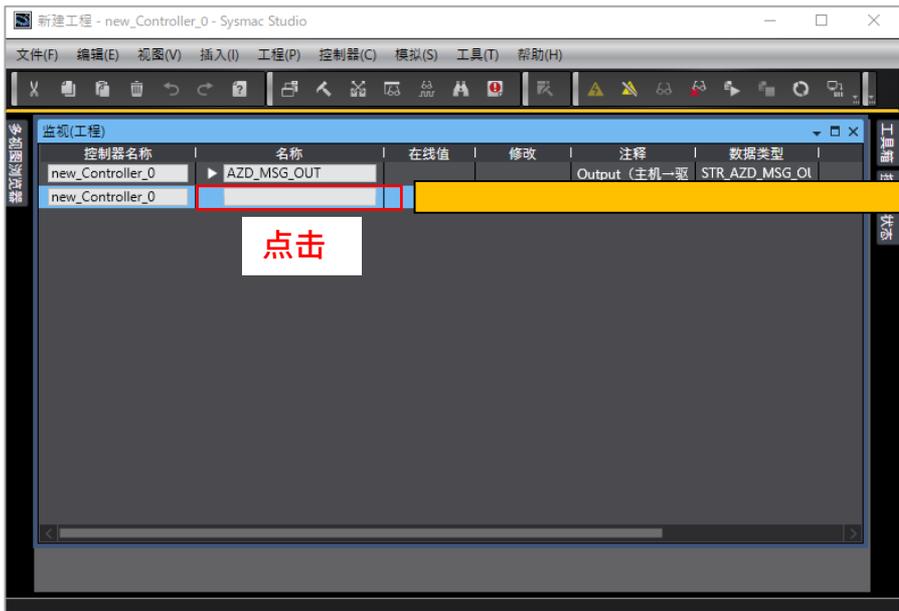
“AZD_MSG_OUT”

回车键



监视窗口设定

使用同样步骤，输入“AZD_MSG_IN”。



“Ctrl” + 空格键

选择
“AZD_MSG_IN”

回车键



输出信号的确认

使用监视窗口，确认AZ驱动器状态。

例：使用固定I/O(OUT)，确认驱动器的输出信号

控制器名称	名称	在线值	修改	注释	数据类型	分配到	显示格式
new_Controller_0	▶ AZD_MSG_OUT			Output (主机→驱	STR_AZD_MSG_OUT		
new_Controller_0	▼ AZD_MSG_IN			Input (驱动器→主	STR_AZD_MSG_IN		
	▶ R_OUT			遥控I/O (R-OUT)	UNI_16ACCESS		
	SEL_NO_R	0		运行数据No选择	INT		Decimal
	▼ FIXED_OUT			固定I/O (OUT)	UNI_16ACCESS		
	▼ BoolData[0-15]						
	BoolData[0]	False	TRUE FALS	SEQ-BSY	BOOL		Boolean
	BoolData[1]	False	TRUE FALS	MOVE	BOOL		Boolean
	BoolData[2]	False	TRUE FALS	IN-POS	BOOL		Boolean
	BoolData[3]	False	TRUE FALS	START_R	BOOL		Boolean
	BoolData[4]	True	TRUE FALS	HOME-END	BOOL		Boolean
	BoolData[5]	True	TRUE FALS	READY	POOL		Boolean
	BoolData[6]	True	TRUE FALS	DCMD-RDY	BOOL		Boolean
	BoolData[7]	False	TRUE FALS	ALM-A	BOOL		Boolean
	BoolData[8]	False	TRUE FALS	TRIG_R	BOOL		Boolean
	BoolData[9]	False	TRUE FALS	TRIG-MOVE_R	BOOL		Boolean
	BoolData[10]	True	TRUE FALS	SET-ERR	BOOL		Boolean
	BoolData[11]	False	TRUE FALS	EXE-ERR	BOOL		Boolean
	BoolData[12]	False	TRUE FALS	DCMD-FULL	BOOL		Boolean
	BoolData[13]	False	TRUE FALS	STOP_R	BOOL		Boolean
	BoolData[14]	False	TRUE FALS	ETP-MON	BOOL		Boolean
	BoolData[15]	False	TRUE FALS	TLC	BOOL		Boolean
	WordData	0000		Input (驱动器→主	WORD		Hexadecim

固定I/O(OUT)
Bit显示

例) READY=True
驱动器运行准备完成

※显示情况，根据使用的电动机和驱动器不同而不同。

连续运行

将固定I/O (I N) 的RV-POS设定为“TRUE”，电动机朝CCW方向运行。
运行速度为运行数据No.0中设定的速度。（出厂值为1000Hz）

控制器名称	名称	在线值	修改	注释	数据类型	分配到	显示格式
new_Controller_0	▼ AZD_MSG_OUT			Output (主机—驱)	STR_AZD_MSG_OI		
	▶ R_IN			遥控I/O (R-IN)	UNI_16ACCESS		
	SEL_NO	0		运行数据No选择	INT		Decimal
	▼ FIXED_IN			固定I/O (IN)	UNI_16ACCESS		
	▼ BoolData[0-15]						
	BoolData[0]	False	TRUE FALS	FW-JOG	BOOL		Boolean
	BoolData[1]	False	TRUE FALS	RV-JOG	BOOL		Boolean
	BoolData[2]	False	TRUE FALS	RESERVE	BOOL		Boolean
	BoolData[3]	False	TRUE FALS	START	BOOL		Boolean
	BoolData[4]	False	TRUE FALS	ZHOME	BOOL		Boolean
	BoolData[5]	False	TRUE FALS	STOP	BOOL		Boolean
	BoolData[6]	False	TRUE FALS	FREE	BOOL		Boolean
	BoolData[7]	False	TRUE FALS	ALM-RST	BOOL		Boolean
	BoolData[8]	False	TRUE FALS	TRIG	BOOL		Boolean
	BoolData[9]	False	TRUE FALS	TRIG-MODE	BOOL		Boolean
	BoolData[10]	False	TRUE FALS	ETO-CLR	BOOL		Boolean
	BoolData[11]	False	TRUE FALS	RESERVE	BOOL		Boolean
	BoolData[12]	False	TRUE FALS	FW-JOG-P	BOOL		Boolean
	BoolData[13]	False	TRUE FALS	RV-JOG-P	BOOL		Boolean
	BoolData[14]	False	TRUE FALS	FW-POS	BOOL		Boolean
	BoolData[15]	False	TRUE FALS	RV-POS	BOOL		Boolean
	WordData	0000		Output (主机—驱)	WORD		Hexadecimi
	DIRECT_OPTYPE	0		直接数据运行 运行	INT		Decimal

固定I/O(IN)

运行：选择“TRUE”

BoolData[15]	True	TRUE	FALSE	RV-POS	BOOL
--------------	------	------	-------	--------	------

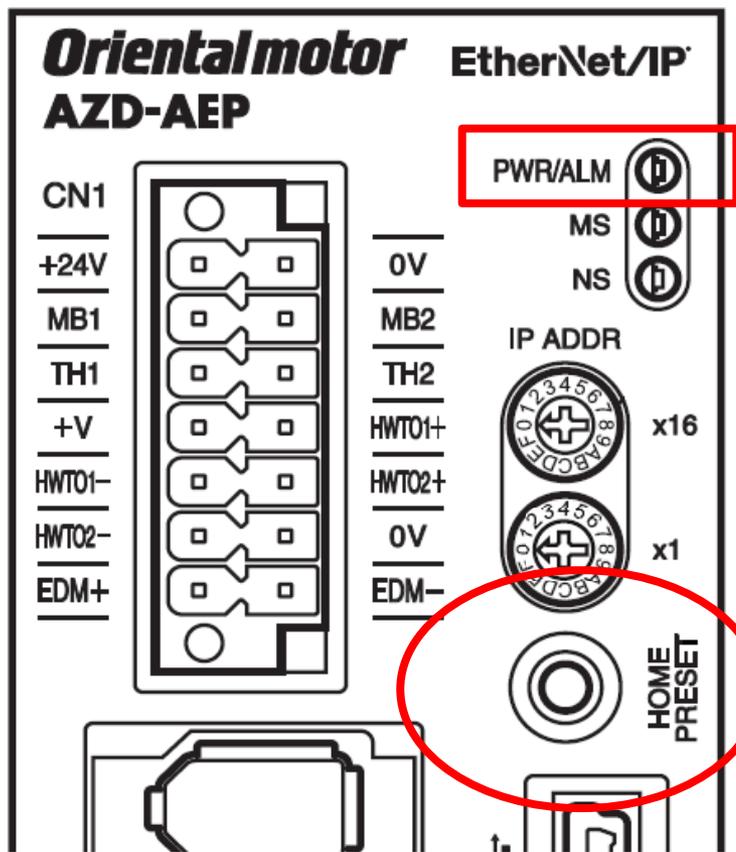
↓ 停止：选择“FALSE”

BoolData[15]	False	TRUE	FALSE	RV-POS	BOOL
--------------	-------	------	-------	--------	------

演示如何使用驱动器正面的HOME PRESET键，将当前位置设定为“0”。
(此设定的目的是为了可以在之后进行定位运行时，更容易确认电动机是否正常工作。)

【步骤】

1. 长按 HOME PRESET按钮一秒。
2. PWR/ALM LED的红色和绿色灯同时闪烁。
(颜色重叠视觉上为橘色。)
3. 在闪烁后三秒以内，重新再按一下HOME PRESET按钮。
4. PWR/ALM LED设定为绿灯 (不闪烁)。
当前位置成功设定为“0”。




HOME PRESET按钮

执行定位运行

写入运行数据No.0 “位置” 信息。

控制器名称	名称	在线值	修改	注释	数据类型	
new_Controller_0	▼ AZD_MSG_OUT			Output (主机一驱)	STR_AZD_MSG_OUT	
	▶ R_IN			遥控I/O (R-IN)	UNI_16ACCESS	
	SEL_NO	0		运行数据No选择	INT	
	▶ FIXED_IN			固定I/O (IN)	UNI_16ACCESS	
	DIRECT_OPTYPE	0		直接数据运行 运行	INT	
	DIRECT_TPOS	0		直接数据运行 位置	DINT	
	DIRECT_TSPD	0		直接数据运行 速度	DINT	
	DIRECT_ACC	0		直接数据运行 起动	DINT	
	DIRECT_DEC	0		直接数据运行 停止	DINT	
	DIRECT_CRNT	0		直接数据运行 运行	INT	
	DIRECT_DST	0		直接数据运行 转送	INT	
	RESERVE	0000		预约	WORD	
	RD_PID	0		读取参数ID	INT	
	▼ WR_REQ			写入要求	UNI_16ACCESS	
	▼ BoolData[0-15]					
	BoolData[0]	True	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	WR-REQ	BOOL
	BoolData[1]	False	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	RESERVE	BOOL
	BoolData[2]	False	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	RESERVE	BOOL
	BoolData[3]	False	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	RESERVE	BOOL
	BoolData[4]	False	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	RESERVE	BOOL
BoolData[5]	False	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	RESERVE	BOOL	
BoolData[6]	False	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	RESERVE	BOOL	
BoolData[7]	False	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	RESERVE	BOOL	
BoolData[8]	False	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	RESERVE	BOOL	
BoolData[9]	False	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	RESERVE	BOOL	
BoolData[10]	False	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	RESERVE	BOOL	
BoolData[11]	False	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	RESERVE	BOOL	
BoolData[12]	False	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	RESERVE	BOOL	
BoolData[13]	False	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	RESERVE	BOOL	
BoolData[14]	False	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	RESERVE	BOOL	
BoolData[15]	False	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	RESERVE	BOOL	
WordData	0001			Output (主机一驱)	WORD	
WR_PID	3073	<input type="text" value="3073"/>		写入参数ID	INT	
WR_DATA	5000	<input type="text" value="5000"/>		写入数据	DINT	

※使用“AZD_MSG_OUT”。

①输入“写入参数ID”和“写入数据”
WR_PID 3073(运行数据No.0的“位置”)
WR_DATA 5000(位置5000step)

②设定写入要求。
将WR_REQ - BoolData[0](WR-REQ)设定为TRUE。
※在ON边缘触发执行写入。

执行定位运行

确认写入是否成功。

监视(工程)

控制器名称	名称	在线值	修改	注释	数据类型	
new_Controller_0	▼ AZD_MSG_IN			Input (驱动器→主)	STR_AZD_MSG_IN	
	▶ R_OUT			遥控I/O (R-OUT)	UNI_16ACCESS	
	SEL_NO_R	0		运行数据No选择_f	INT	
	▶ FIXED_OUT			固定I/O (OUT)	UNI_16ACCESS	
	ALM	0000		当前警报	WORD	
	APOS	-396175		检测位置	DINT	
	FSPD	0		检测速度	DINT	
	CPOS	-396175		指令位置	DINT	
	TRQ	-28		转矩监视	INT	
	CTR_CRNT	500		CST运行电流	INT	
	INFO	0000 0000		Information	DWORD	
	RESERVE	0000		预约	WORD	
	RD_PID_R	0		读取参数ID_R	INT	
	▼ RW_STAT			读取/写入状态	UNI_16ACCESS	
	▼ BoolData[0-15]					
	BoolData[0]	False	TRUE	FALS	RESERVE	BOOL
	BoolData[1]	False	TRUE	FALS	RESERVE	BOOL
	BoolData[2]	False	TRUE	FALS	RESERVE	BOOL
	BoolData[3]	False	TRUE	FALS	RESERVE	BOOL
	BoolData[4]	False	TRUE	FALS	RESERVE	BOOL
BoolData[5]	False	TRUE	FALS	RESERVE	BOOL	
BoolData[6]	False	TRUE	FALS	RESERVE	BOOL	
BoolData[7]	False	TRUE	FALS	RD-ERR	BOOL	
③ BoolData[8]	True	TRUE	FALS	WR-END	BOOL	
BoolData[9]	False	TRUE	FALS	SYS-BSY	BOOL	
BoolData[10]	False	TRUE	FALS	RESERVE	BOOL	
BoolData[11]	False	TRUE	FALS	WR-SET-ERR	BOOL	
BoolData[12]	False	TRUE	FALS	WR-IF-ERR	BOOL	
BoolData[13]	False	TRUE	FALS	WR-NV-ERR	BOOL	
BoolData[14]	False	TRUE	FALS	WR-EXE-ERR	BOOL	
BoolData[15]	False	TRUE	FALS	WR-ERR	BOOL	

※使用“AZD_MSG_IN”。

③确认WR-REQ的应答。
确认RW_STAT - BoolData[8](WR-END)为“True”。

④将写入要求设定为无效。(参照上一页)
将WR_REQ - BoolData[0](WR-REQ)设定为“FALSE”。

执行定位运行

执行定位运行。

控制器名称	名称	在线值	修改	注释	数据类型
new_Controller_0	▼ AZD_MSG_OUT			Output (主机一驱)	STR_AZD_MSG_OUT
	▶ R_IN			遥控I/O (R-IN)	UNI_16ACCESS
	SEL_NO	0		运行数据No选择	INT
	▼ FIXED_IN			固定I/O (IN)	UNI_16ACCESS
	▼ BoolData[0-15]				
	BoolData[0]	False	TRUE FALS	FW-JOG	BOOL
	BoolData[1]	False	TRUE FALS	RV-JOG	BOOL
	BoolData[2]	False	TRUE FALS	RESERVE	BOOL
	⑤ BoolData[3]	True	TRUE FALS	START	BOOL
	BoolData[4]	False	TRUE FALS	ZHOME	BOOL
	BoolData[5]	False	TRUE FALS	STOP	BOOL
	BoolData[6]	False	TRUE FALS	FREE	BOOL
	BoolData[7]	False	TRUE FALS	ALM-RST	BOOL
	BoolData[8]	False	TRUE FALS	TRIG	BOOL
	BoolData[9]	False	TRUE FALS	TRIG-MODE	BOOL
	BoolData[10]	False	TRUE FALS	ETO-CLR	BOOL
BoolData[11]	False	TRUE FALS	RESERVE	BOOL	
BoolData[12]	False	TRUE FALS	FW-JOG-P	BOOL	
BoolData[13]	False	TRUE FALS	RV-JOG-P	BOOL	
BoolData[14]	False	TRUE FALS	FW-POS	BOOL	
BoolData[15]	False	TRUE FALS	RV-POS	BOOL	
WordData	0008			Output (主机一驱)	WORD
DIRECT_OPTYPE	0			直接数据运行 运行	INT

※使用“AZD_MSG_OUT”。

⑤执行定位运行。
将FIXED_IN - BoolData[3](START)设定为“TRUE”。

电动机开始运行后，将其设定为“FALSE”。

直接数据运行的方法

AZ系列搭载了直接数据运行功能。

直接数据运行是指，可以将“数据写入”与“运行开始”同时进行的模式。

适用于，需要频繁更改位置（移动量）、速度等运行数据，或需要对位置进行微调的用途。

直接数据运行的执行条件可以选择固定I/O (IN) 的**ON边缘触发 (Edge Trigger)** 或**ON水平触发 (Level Trigger)**。条件在固定I/O (IN) 的TRIG-MODE中选择。

另外，直接数据运行会根据TRIG-MODE的设定，发生意料之外的电动机突然起动等状况。

执行运行时，请多留意。

使用**ON边缘触发 (Edge Trigger)** 执行时

→TRIG为ON的同时，开始直接数据运行。

使用**ON水平触发 (Level Trigger)** 执行时

→ 将TRIG保持在ON的状态。直接数据运行的运行数据被更新的同时，开始直接数据运行。

直接数据运行 ON边缘触发 (Edge Trigger)

直接数据运行的执行条件可以选择固定I/O (IN) 的ON边缘触发 (Edge Trigger) 或ON水平触发 (Level Trigger)。条件在固定I/O (IN) 的TRIG-MODE中选择。

■使用ON边缘触发 (Edge Trigger) 执行时

控制器名称	名称	在线值	修改	注释	数据类型
new_Controller_0	▼ AZD_MSG_OUT			Output (主机—驱动器)	STR_AZD_MSG_OUT
	▶ R_IN			遥控I/O (R-IN)	UNI_16ACCESS
	SEL_NO	0		运行数据No选择	INT
	▼ FIXED_IN			固定I/O (IN)	UNI_16ACCESS
	▼ BoolData[0-15]				
	BoolData[0]	False	TRUE FALS	FW-JOG	BOOL
	BoolData[1]	False	TRUE FALS	RV-JOG	BOOL
	BoolData[2]	False	TRUE FALS	RESERVE	BOOL
	BoolData[3]	False	TRUE FALS	START	BOOL
	BoolData[4]	False	TRUE FALS	ZHOME	BOOL
	BoolData[5]	False	TRUE FALS	STOP	BOOL
	BoolData[6]	False	TRUE FALS	FREE	BOOL
	BoolData[7]	False	TRUE FALS	ALM-RST	BOOL
	② BoolData[8]	True	TRUE FALS	TRIG	BOOL
	BoolData[9]	False	TRUE FALS	TRIG-MODE	BOOL
	BoolData[10]	False	TRUE FALS	ETO-CLR	BOOL
	BoolData[11]	False	TRUE FALS	RESERVE	BOOL
	BoolData[12]	False	TRUE FALS	FW-JOG-P	BOOL
	BoolData[13]	False	TRUE FALS	RV-JOG-P	BOOL
	BoolData[14]	False	TRUE FALS	FW-POS	BOOL
BoolData[15]	False	TRUE FALS	RV-POS	BOOL	
WordData	0100			Output (主机—驱动器)	WORD
DIRECT_OPTYPE	2	2		直接数据运行 运行方式	INT
DIRECT_TPOS	5000	5000		直接数据运行 位置	DINT
DIRECT_TSPD	1000	1000		直接数据运行 速度	DINT
DIRECT_ACC	500	500		直接数据运行 启动/变速斜率	DINT
DIRECT_DEC	500	500		直接数据运行 停止斜率	DINT
DIRECT_CRNT	1000	1000		直接数据运行 运行电流	INT
DIRECT_DST	0			直接数据运行 转送端	INT
RESERVE	0000			预约	WORD

※使用 “AZD_MSG_OUT”。

- ①输入直接数据运行的数据。
 DIRECT_OPTYPE 2(相对定位运行)
 DIRECT_TPOS 5000(位置5000step)
 DIRECT_TSPD 1000(速度1000Hz)
 DIRECT_ACC 500(启动/变速斜率
 0.5kHz/s)
 DIRECT_DEC 500(停止斜率0.5kHz/s)
 DIRECT_CRNT 1000(运行电流100.0%)

- ②执行直接数据运行。
 将FIXED_IN – BoolData[8](TRIG)设定为
 “TRUE”。
 电动机开始运行后，将其设定为“FALSE”。

直接数据运行 ON水平触发 (Level Trigger)

■使用ON水平触发 (Level Trigger) 执行时说明如何将直接数据反映触发设定为“位置”，执行直接数据运行的方法。将直接数据反映触发设定为“位置”。

控制器名称	名称	在线值	修改	注释	数据类型	
new_Controller_0	▼ AZD_MSG_OUT			Output (主机-驱动器)	STR_AZD_MSG_OUT	
	▶ R_IN			遥控I/O (R-IN)	UNI_16ACCESS	
	SEL_NO	0		运行数据No选择	INT	
	▶ FIXED_IN			固定I/O (IN)	UNI_16ACCESS	
	DIRECT_OPTYPE	0		直接数据运行 运行方式	INT	
	DIRECT_TPOS	0		直接数据运行 位置	DINT	
	DIRECT_TSPD	0		直接数据运行 速度	DINT	
	DIRECT_ACC	0		直接数据运行 起动/变速斜率	DINT	
	DIRECT_DEC	0		直接数据运行 停止斜率	DINT	
	DIRECT_CRNT	0		直接数据运行 运行电流	INT	
	DIRECT_DST	0		直接数据运行 转送端	INT	
	RESERVE	0000		预约	WORD	
	RD_PID	0		读取参数ID	INT	
	▼ WR_REQ			写入要求	UNI_16ACCESS	
	▼ BoolData[0-15]					
	BoolData[0]	True	② TRUE	FALS	WR-REQ	BOOL
	BoolData[1]	False	TRUE	FALS	RESERVE	BOOL
	BoolData[2]	False	TRUE	FALS	RESERVE	BOOL
	BoolData[3]	False	TRUE	FALS	RESERVE	BOOL
	BoolData[4]	False	TRUE	FALS	RESERVE	BOOL
BoolData[5]	False	TRUE	FALS	RESERVE	BOOL	
BoolData[6]	False	TRUE	FALS	RESERVE	BOOL	
BoolData[7]	False	TRUE	FALS	RESERVE	BOOL	
BoolData[8]	False	TRUE	FALS	RESERVE	BOOL	
BoolData[9]	False	TRUE	FALS	RESERVE	BOOL	
BoolData[10]	False	TRUE	FALS	RESERVE	BOOL	
BoolData[11]	False	TRUE	FALS	RESERVE	BOOL	
BoolData[12]	False	TRUE	FALS	RESERVE	BOOL	
BoolData[13]	False	TRUE	FALS	RESERVE	BOOL	
BoolData[14]	False	TRUE	FALS	RESERVE	BOOL	
BoolData[15]	False	TRUE	FALS	RESERVE	BOOL	
WordData	0001			Output (主机-驱动器)	WORD	
WR_PID	24852	① 24852		写入参数ID	INT	
WR_DATA	-5	-5		写入数据	DINT	

※使用“AZD_MSG_OUT”。

①输入“写入参数ID”和“写入数据”。
WR_PID 24852(直接数据运行反映触发)
WR_DATA -5(位置)

②设定写入要求。
将WR_REQ - BoolData[0](WR-REQ) 设定为“TRUE”。
※在ON边缘触发执行写入。

执行定位运行

确认写入是否成功。

控制器名称	名称	在线值	修改	注释	数据类型	
new_Controller_0	▼ AZD_MSG_IN			Input (驱动器-主机)	STR_AZD_MSG_IN	
	▶ R_OUT			遥控I/O (R-OUT)	UNI_16ACCESS	
	SEL_NO_R	0		运行数据No选择_R	INT	
	▶ FIXED_OUT			固定I/O (OUT)	UNI_16ACCESS	
	ALM	0000		当前警报	WORD	
	APOS	-386175		检测位置	DINT	
	FSPD	0		检测速度	DINT	
	CPOS	-386175		指令位置	DINT	
	TRQ	-19		转矩监视	INT	
	CTR_CRNT	500		CST运行电流	INT	
	INFO	0000 0000		Information	DWORD	
	RESERVE	0000		预约	WORD	
	RD_PID_R	0		读取参数ID_R	INT	
	▼ RW_STAT			读取/写入状态	UNI_16ACCESS	
	▼ BoolData[0-15]					
	BoolData[0]	False	TRUE	FALS	RESERVE	BOOL
	BoolData[1]	False	TRUE	FALS	RESERVE	BOOL
	BoolData[2]	False	TRUE	FALS	RESERVE	BOOL
	BoolData[3]	False	TRUE	FALS	RESERVE	BOOL
	BoolData[4]	False	TRUE	FALS	RESERVE	BOOL
BoolData[5]	False	TRUE	FALS	RESERVE	BOOL	
BoolData[6]	False	TRUE	FALS	RESERVE	BOOL	
BoolData[7]	False	TRUE	FALS	RD-ERR	BOOL	
③ BoolData[8]	True	TRUE	FALS	WR-END	BOOL	
BoolData[9]	False	TRUE	FALS	SYS-BSY	BOOL	
BoolData[10]	False	TRUE	FALS	RESERVE	BOOL	
BoolData[11]	False	TRUE	FALS	WR-SET-ERR	BOOL	
BoolData[12]	False	TRUE	FALS	WR-IF-ERR	BOOL	
BoolData[13]	False	TRUE	FALS	WR-NV-ERR	BOOL	
BoolData[14]	False	TRUE	FALS	WR-EXE-ERR	BOOL	
BoolData[15]	False	TRUE	FALS	WR-ERR	BOOL	
WordData	0100			Input (驱动器-主机)	WORD	
WR_PID_R	24852			写入参数ID_R	INT	

※使用“AZD_MSG_IN”。

③确认WR-REQ的应答情况。
确认“RW_STAT - BoolData[8](WR-END)”是否为“True”。

④将写入要求设定为无效。(参照前一页)
将“WR_REQ - BoolData[0](WR-REQ)”设定为“FALSE”。

直接数据运行 ON水平触发 (Level Trigger)

输入直接数据运行的数据，将TRIG_MODE设定为“水平触发”。

监视(工程)

控制器名称	名称	在线值	修改	注释	数据类型
new_Controller_0	▼ AZD_MSG_OUT			Output (主机→驱动器)	STR_AZD_MSG_Ot
	▶ R_IN			遥控I/O (R-IN)	UNI_16ACCESS
	SEL_NO	0		运行数据No选择	INT
	▼ FIXED_IN			固定I/O (IN)	UNI_16ACCESS
	▼ BoolData[0-15]				
	BoolData[0]	False	TRUE FALS	FW-JOG	BOOL
	BoolData[1]	False	TRUE FALS	RV-JOG	BOOL
	BoolData[2]	False	TRUE FALS	RESERVE	BOOL
	BoolData[3]	False	TRUE FALS	START	BOOL
	BoolData[4]	False	TRUE FALS	ZHOME	BOOL
	BoolData[5]	False	TRUE FALS	STOP	BOOL
	BoolData[6]	False	TRUE FALS	FREE	BOOL
	BoolData[7]	False	TRUE FALS	ALM-RST	BOOL
	BoolData[8]	False	TRUE FALS	TRIG	BOOL
	BoolData[9]	True	TRUE FALS	TRIG-MODE	BOOL
	BoolData[10]	False	TRUE FALS	ETO-CLR	BOOL
	BoolData[11]	False	TRUE FALS	RESERVE	BOOL
	BoolData[12]	False	TRUE FALS	FW-JOG-P	BOOL
	BoolData[13]	False	TRUE FALS	RV-JOG-P	BOOL
	BoolData[14]	False	TRUE FALS	FW-POS	BOOL
BoolData[15]	False	TRUE FALS	RV-POS	BOOL	
WordData	0200			Output (主机→驱动器)	WORD
DIRECT_OPTYPE	0	2		直接数据运行 运行方式	INT
DIRECT_TPOS	0	5000		直接数据运行 位置	DINT
DIRECT_TSPD	0	1000		直接数据运行 速度	DINT
DIRECT_ACC	0	500		直接数据运行 起动/变速斜率	DINT
DIRECT_DEC	0	500		直接数据运行 停止斜率	DINT
DIRECT_CRNT	0	1000		直接数据运行 运行电流	INT
DIRECT_DST	0			直接数据运行 转送端	INT
RESERVE	0000			预约	WORD
RD_PID	0			读取参数ID	INT

※使用“AZD_MSG_OUT”。

①输入直接数据运行的数据。

DIRECT_OPTYPE 2(相对定位)
 DIRECT_TPOS 5000(位置5000step)
 DIRECT_TSPD 1000(速度1000Hz)
 DIRECT_ACC 500(起动/变速斜率
 0.5kHz/s)
 DIRECT_DEC 500(停止斜率0.5kHz/s)
 DIRECT_CRNT 1000(运行电流100.0%)

②将TRIG-MODE设定为“水平触发”。

将“FIXED_IN - BoolData[9](TRIG-MODE)”
 设定为“TRUE”。

直接数据运行 ON水平触发 (Level Trigger)

执行直接数据运行。

监视(工程)

控制器名称	名称	在线值	修改	注释	数据类型
new_Controller_0	▼ AZD_MSG_OUT			Output (主机-驱动器)	STR_AZD_MSG_OI
	▶ R_IN			遥控I/O (R-IN)	UNI_16ACCESS
	SEL_NO	0		运行数据No选择	INT
	▼ FIXED_IN			固定I/O (IN)	UNI_16ACCESS
	▼ BoolData[0-15]				
	BoolData[0]	False	TRUE FALS	FW-JOG	BOOL
	BoolData[1]	False	TRUE FALS	RV-JOG	BOOL
	BoolData[2]	False	TRUE FALS	RESERVE	BOOL
	BoolData[3]	False	TRUE FALS	START	BOOL
	BoolData[4]	False	TRUE FALS	ZHOME	BOOL
	BoolData[5]	False	TRUE FALS	STOP	BOOL
	BoolData[6]	False	TRUE FALS	FREE	BOOL
	BoolData[7]	False	TRUE FALS	ALM-RST	BOOL
	③ BoolData[8]	True	TRUE FALS	TRIG	BOOL
	BoolData[9]	True	TRUE FALS	TRIG-MODE	BOOL
	BoolData[10]	False	TRUE FALS	ETO-CLR	BOOL
	BoolData[11]	False	TRUE FALS	RESERVE	BOOL
	BoolData[12]	False	TRUE FALS	FW-JOG-P	BOOL
	BoolData[13]	False	TRUE FALS	RV-JOG-P	BOOL
	BoolData[14]	False	TRUE FALS	FW-POS	BOOL
	BoolData[15]	False	TRUE FALS	RV-POS	BOOL
WordData	0300			Output (主机-驱动器)	WORD
DIRECT_OPTYPE	2	2		直接数据运行 运行方式	INT
DIRECT_TPOS	5000	5000		直接数据运行 位置	DINT
DIRECT_TSPD	1000	1000		直接数据运行 速度	DINT
DIRECT_ACC	500	500		直接数据运行 起动/变速斜率	DINT
DIRECT_DEC	500	500		直接数据运行 停止斜率	DINT
DIRECT_CRNT	1000	1000		直接数据运行 运行电流	INT
DIRECT_DST	0			直接数据运行 转送端	INT
RESERVE	0000			预约	WORD
RD_PID	0			读取参数ID	INT

③执行直接数据运行。
将FIXED_IN - BoolData[8](TRIG) 设定为“TRUE”。

直接数据运行 ON水平触发 (Level Trigger)

变更直接数据运行的“位置”信息，开始运行。

控制器名称	名称	在线值	修改	注释	数据类型
new_Controller_0	▼ AZD_MSG_OUT			Output (主机—驱动器)	STR_AZD_MSG_OUT
	▶ R_IN			遥控I/O (R-IN)	UNI_16ACCESS
	SEL_NO	0		运行数据No选择	INT
	▼ FIXED_IN			固定I/O (IN)	UNI_16ACCESS
	▼ BoolData[0-15]				
	BoolData[0]	False	TRUE FALS	FW-JOG	BOOL
	BoolData[1]	False	TRUE FALS	RV-JOG	BOOL
	BoolData[2]	False	TRUE FALS	RESERVE	BOOL
	BoolData[3]	False	TRUE FALS	START	BOOL
	BoolData[4]	False	TRUE FALS	ZHOME	BOOL
	BoolData[5]	False	TRUE FALS	STOP	BOOL
	BoolData[6]	False	TRUE FALS	FREE	BOOL
	BoolData[7]	False	TRUE FALS	ALM-RST	BOOL
	BoolData[8]	True	TRUE FALS	TRIG	BOOL
	BoolData[9]	True	TRUE FALS	TRIG-MODE	BOOL
	BoolData[10]	False	TRUE FALS	ETO-CLR	BOOL
	BoolData[11]	False	TRUE FALS	RESERVE	BOOL
	BoolData[12]	False	TRUE FALS	FW-JOG-P	BOOL
	BoolData[13]	False	TRUE FALS	RV-JOG-P	BOOL
	BoolData[14]	False	TRUE FALS	FW-POS	BOOL
	BoolData[15]	False	TRUE FALS	RV-POS	BOOL
	WordData	0300		Output (主机—驱动器)	WORD
	DIRECT_OPTYPE	2	2	直接数据运行 运行方式	INT
④	DIRECT_TPOS	10000	10000	直接数据运行 位置	DINT
	DIRECT_TSPD	1000	1000	直接数据运行 速度	DINT
	DIRECT_ACC	500	500	直接数据运行 起动/变速斜率	DINT
	DIRECT_DEC	500	500	直接数据运行 停止斜率	DINT
	DIRECT_CRNT	1000	1000	直接数据运行 运行电流	INT
	DIRECT_DST	0		直接数据运行 转送端	INT
	RESERVE	0000		预约	WORD
	RD_PID	0		读取参数ID	INT

④变更“直接数据运行 位置”
DIRECT_TPOS 10000 (位置10000)

执行直接数据运行。

※之后只要变更直接数据运行的“位置”信息，就会执行运行。

※解除直接数据运行，
请将“FIXED_IN - BoolData[8](TRIG)”设定为“FALSE”。