# FANUC 机器人与 S7-1200 PLC Profinet 通讯方法

## 一、PLC 组态

1. 新建项目

JA Si	iemens - C:\Users\FDH	HDesktop\RO	BOT_64Bit\ROBOT_64Bit					_ # X
								Totally Integrated Automation PORTAL
,	自动			新手上路 _				
	九夕上回修		訂开现有项目	项目:"ROB	DT_64Bit"已成功打开	<b>F。请选择</b> 下	一步:	
	收留与 <b>网</b> 给		● 创建新项目	开始				
	PLC 编程		● 移植项目	2124				
	运动控制 & 技术		● 关闭项目					
	驱动	<b>*</b>		→		Q.Q.	组态设备	
	参数设置		● 欢迎光临		PLC 编程	<b>\$</b>	创建 PLC 程序	
	可视化		🥚 新手上路		v= =h.doubd_a		4m-t-	
	在线与诊断	1			运列经制 & 技术	101	组念 工艺对象	
			● 已安装的软件				参数设置驱动	
			● 帮助		可视化	1	组态 HMI 画面	
						₩.		
			🕥 用户界面语言					
				4	▶ 项目视图		打开项目视图	
1	▶项目视图		已打开的项目: C:\Users\FDH\D	esktop\ROBOT_64	Bit\ROBOT_64Bit			
-	) 🚫 🥠	~	🔚 📉 🔼 IA I	N			~	<b>5</b> ? - <b>1 1 1 8:41</b>

### 2. 添加新设备

₩ s	iemens - C:\User	s\FDH\Desktop\RO	BOT_64Bit\ROBOT_64Bit		×ھ _
					Totally Integrated Automation PORTAL
J	启动				显示所有设备
	设备与网络	¢¢	显示所有设备		详细信息 列表 编略图
	PLC 编程	<b>*</b>	小小小小区田		
	运动控制 & 技术	*		41 大 同後	
	驱动 参数设置	<b>i k</b>	• <i>in</i> +54		
	可视化	Í	● 狙念网络		
	在线与诊断	~~			
			● 帮助		
				10011	
	▶ 项目视图		已打开的项目	中 • , 🙂 🎍 🔤 🦷	the second seco
		🄊 🛃		v151	S 2 2 4 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1

3.	选择 CPU	类型	(注意:版本号要	跟硬件一致)
₩A S	Siemens - C:\Users\FDH	I\Desktop\RO	BOT_64Bit\ROBOT_64Bit	_ a
				Totally Integrated Automation PORTAL
				泽加新设备
	设备与网络		🌑 显示所有设备	htc,1
	PLC 编程	۲	🥚 添加新设备	◆ 値 控制器     ◆ 値 控制器     ◆ 値 控制器     ◆ 値 SIMARIC 57-1200     ◆ 値 CPU DUSA AdDPC/INA     ◆ 値 CPU DUSA AdDPC/INA
	运动控制 & 技术 驱动	*		22時語 1
	参数设置 可视化	1) a 1)	● 组态网络	→ □ CPU 1212C DCIDC/Rly HM → □ CPU 1214C ACDC/Rly → □ CPU 1214C ACDC/Rly → □ CPU 1214C DC/DC/DC □ 6557 214-1A5300/RD □ 6557 214-1A5300/RD □ / / / / / / / / / / / / / / / / / / /
	在线与诊断	10		
			● 帮助	
	▶项目视图		已打开的项目🧲 中 🦏 🙂 🌡	🖉 🛲 🌲 👕 🔛 DT 64BittROBOT 64Bit
		1		

#### 4. 以太网地址

æ	Siemens - C:\Users\FDH\Desktop\ROBOT_6	4Bit\ROBC	OT_64Bit			_	_	_	_	_	_	_	_			_		- 1	'Х
Ţ	项目(P) 编辑(E) 视图(V) 插入(I) 在线(O)	选项(N)	工具(11) 窗口(	W) 帮助(H)											Totally I	ntegrate	ed Automati	on	
E	🌁 🎦 🔒 保存项目 🚐 🐰 🗉 🗎 🗙 🔄	)± (≃i±		🛛 🔝 💋 转	至在线 🖉	转至离线	8		× E	I 🛄 🖸	<在项目中	□搜索>	- E	i i	. otany .		PO	RTAI	
	项目树		ROBOT_64	Bit ▶ PLC_1	[CPU 121	4C DC/D	C/DC]										_ 2	=×	
	设备													₽ 拓扑视图	よ 网络	视图	₩ 设备视	8	
	Tak		de PIC 11	[CPU 1214C]		[0] [0]		a 📖	<b>⊕</b> +					a sent buch	000 1 3 4	DULL			痛
			In the second	[cronzine]		-			- ~									_	臣
	▼ T ROBOT 64Bit	^																	刹
듛	■ 添加新设备		A.C.															-	
Щų.	👗 设备和网络																		8
	PLC_1 [CPU 1214C DC/DC/DC]				2	2				7	0	0							由
				1	- 2	2	4		•	'	•	9							线
	☑ 在线和诊断	=	SIEMENS															ŝ	14
	<ul> <li>程序块</li> </ul>																		1
	<ul> <li>基 工艺対象</li> </ul>																	110	
	▶ · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		1 <sup>11</sup>		CFU CHIL BCRCRC														3
					·····														安
			100																
	<ul> <li>▶ 2 在线备份</li> </ul>																		
	Traces					- Î	Ĩ	Ĩ	Î	1	Î	Î				_		×	邗
	▶ □ 设备代理数据		<										>	100%		-		2	1.
	四 程序信息		PLC_1 [CPU											🔍 属性	自信息	🔒 🗓 首	断		
	■ PLC 报警文本列表		常规	10 变量	系统常数		本												1
	▶ 1 本地模块		(11) (11) (11) (11) (11) (11) (11) (11)	- ALL														6	
	▶ 🛄 未分组的设备			2111		以太网	址 _											- 1	1
	• 50 安全设置		时间同步	5		接口者	生接到												1
	<ul> <li></li></ul>		操作模式	ť.	-	ыни	118-1												
	▶ □ 又相设置 >>> (m) (m) (m)	•	▶ 高级选项	ħ.					子网:	未联	ৰ								
	◆ 洋细视图		Web 服务	時器访问							添加	新子屋							
	模块		▼ DI 14/DQ 1	0							~P6744	69 J F-3							
			常規			IP thờ	v												
	名称		<ul> <li>数字里報</li> </ul>	ĥλ			^												
	1 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2	^	▶ 数字里報	前出						④ 在り	顷目中设	置 IP 地力	ut 🛛						
	9 在线和诊断		I/O 地址								IP	<del>101</del> 11 :	102	168 0	1				
	1. 2000	×	P AL2		-											- 4T TF		v	
		In PLC_											-	↓ <mark>▼</mark> 坝目 №	BOI_64Bit t	51174 0			
6	🥐 🚫 🦌 📜 🚞	X	A	ŢĮĄ	W										5 😨 🖏 🛓	18 🕅	10 O	9:07	
				V 15.1													201	9/10/2	2

5. 添加新子网

Лâ	🖹 Siemens - C:\Users\FDHDesktop\ROBOT_64BittROBOT_64Bit 💶 🖡 🗙																		
琐	5目(P) 编	辑(E) 视图(V) 插入(I) 在线(O)	选项(N)	工具(1) 窗口(	W) 帮助(H)											Totally Integ	rated Autom	ation	
	ž 🖪 🗄	保存项目 📑 🐰 🗎 🖻 🗙 🧎	<b>う</b> ± (≃! ±		🛛 📮 💋 转	至在线 🌌	转至离线	Å?	l, Ic	× E		在项目中	中搜索>	- Gini			P	ORTAI	-
	项目树			ROBOT_64	Bit ▶ PLC_1	[CPU 121	4C DC/D	C/DC]									_	∎∎×	
	设备													2	拓扑视图	🔒 网络视图	🛛 👔 设备	见图	
	124		🔲 🔿	de PLC 1 [	CPU 1214C1				8 🔳	⊕ ±								a 🔲	霌
																			<b>#</b>
	- 📑 RO	BOT_64Bit	^	C															渕
惊	<b>*</b>	添加新设备		<b>AN</b>															
ųų		设备和网络																	8
	- 🖬	PLC_1 [CPU 1214C DC/DC/DC]			1	2	3	4	5	6	7	8	9						臣
				-					-			-						-	14
		2 在线和诊断	=	SIGNERS														- 34	Ш
		■ 程序状 □ 工芸社会																1	
	1 1			kin l															
	1			1"		BCBCBC													<b>H</b>
		PLC 新据类型																	発
	•	🔜 监控与强制表																	
	•	🔁 在线备份			_	_													
	•	🔄 Traces													100%			<u> </u>	臣
	•	🏭 设备代理数据		N III				_	_		_	_	_		100%	-	Y	-	
		22 程序信息			1214C DC/I	DC/DC]									🤨 属性	[1]信息 🔒	1 诊断		4
		■ PLC 报警文本列表		常规	10 变量	系统常数	1 文	本											
		■ 本地模块 まりのめます		常规		~		(±.)										^	
		本方理的反省		以太网地	3址	_	以人网吧	чи —											
		- 女主攻血 - 小土粉墀		时间同步	<del>;</del>		接口连	接到											
		☆档设書	~	操作模式		=												_	
	~ 详细	视图		<ul> <li>高级选项</li> </ul>						子网:	PN/IE_	1							
	模块			Web 用版9	资益功问							添加	新子网						
	- ~ ~			◆ 01 14/0Q 10 一番坦	J	•													
	An XIn			市.03 ▶ 約字留留	àλ		IP协议	ζ											
	名称			<ul> <li>約字里1</li> <li>約字里1</li> </ul>	22、						→ +	zow	98 un Jahl						
	<ul> <li>以留班     <li>0     <li>力/注册     </li> </li></li></ul>	1965	Ê	1/0 地址							1±1	四中设	ш н, 161	1					
	· 12:00 m	1	~	► AL2		~						IP;	地址:	192 . 16	58.0			~	
	Port	al视图 🗮 总览	🔥 PLC_1	94	• •, 🙂 🍨	📟 🐁 👕									💙 项目 RO	BOT_64Bit 已打开			
0	<b>9</b> (	S 🥠 🔼 📜			TIA V15.1	W								~	5	0 🕈 🔺 😼	🛱 🔯 🔶 2	9:09 019/10/2	22

6. IP 协议(注意 PLC 的 IP 地址要跟机器人的 IP 地址在同一个网段)

IA Siemens - C:\Users\FDH\Desktop\ROBOT_64Bit\ROBO	
项目(P) 编辑(E) 视图(V) 插入(I) 在线(O) 选项(N)	工具(f) 窗口(W) 帮助(H) Totally Integrated Automation
项目初 【	ROBOT_64Bit → PLC_1 [CPU 1214C DC/DC/DC]
设备	2 新扑视图 晶网络视图 11 设备视图
	★ PLC_1 [CPU 1214C]
▼ T ROBOT 64Bit	
🗟 📑 添加新设备	
山 ふ 设备和网络	
PLC_1 [CPU 1214C DC/DC/DC]	
☐ 设备组态	1 2 3 4 5 6 7 8 9
№ 在线和诊断	HENRY 2017 E-18
▶ 🔜 程序块	
▶ 3. 1 2 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3	
▶ 圖 外部源文件	
▶ 🔁 PLC 变量	
▶ 📴 PLC 数据类型	
▶ 🔜 监控与强制表	
▶ 🙀 在线备份	
Traces	
▶ 🔛 设备代理数据	
222 程序信息	
■ PLC 报警文本列表	常規 10 变量 系统常数 文本
▶ 1 本地模块	常規 添加新子网
▶ 🔜 未分组的设备	以太风绝州
▶ 100 安全设置	时间周步 IP th 议
<ul> <li>         ・          ・          ・</li></ul>	操作模式
▶ 目 又相设置	▶ 高级选项 ● 在项目中设置 IP 地址
◇ 详细视图	Web 服务器访问 IP #### 102_168_0
模块	▼ D114/DQ 10
	常规 于时指码: 255.255.0
2称	▶ 数字里输入
₩ 设备细本	▶ 数字 <b>里输出</b> 路由器地址: 0 . 0 . 0 . 0
	IIO 地址
2 線座曲	AI2
◆ Portal 视图 置 总缆 晶 PLC_	1 😏 中 , 🙂 🍨 🖿 🏭 🔛 🔛 🔛 🔛 🔛 🔛 🔛 🔛 🥵 🕅 🔛 🔛 🔜 🕺

7. 设备和网络

M Siemens - C:\Users\FDH\Desktop\ROBOT_64Bit\ROBO	DT_64Bit			_ # X
项目(P) 编辑(E) 视图(V) 插入(I) 在线(O) 选项(N)	工具(T) 窗口(W) 帮助(H)			Totally Integrated Automation
📑 🞦 🔚 保存项目 📇 🐰 🥫 🗈 🗙 🌱 🛨 (주소	🛅 🛄 🖬 🖳 🔊 转至在线 🖉 转至离线 🛔		<u> </u>	PORTAL
项目树 💷 🖣	ROBOT_64Bit ▶ 设备和网络		_ 🖬 🖬 🗙	硬件目录 ■ □ ▶
设备		🛃 拓扑视图 🔡 🚠 网络视图	11 设备视图	选项
1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	💦 网络 🔡 连接 HMI 连接 📃 🖬	关系 🕎 號 🖽 🔳 🔍 🗉		
		, .	^	→ 日录
▼ 🔄 ROBOT_64Bit			=	W the last
😰 📑 添加新设备				
👑 📩 设备和网络	PLC_1 CPU1214C			
<ul> <li>PLC_1 [CPU 1214C DC/DC/DC]</li> </ul>				・ 111211日本 日本
			. II.	
3 1±351400 目			- #	▶ 📑 驱动器和起动器
	PN/IE_1		<u>}</u> ∰	▶ ☐ 网络组件
▶ 圖 外部源文件				▶ 🛅 检测和监视
▶ 2 PLC 变量				▶ 🛅 分布式 I/O 中
▶ 📑 PLC 数据类型				▶ <u>□</u> 供电与配电 3/7
▶ 🔜 监控与强制表				▶ 2 現场设备
•  •  •  •  •  •  •  •  •  •  •  •  •			~	▶ □ 再它现场设备
Traces	< III	> 100%		+17
▶ <u>■</u> 设备代理叙据 10 纪庆佳自		河屋性 制信白 ① 别说		
ー1 住庁信念 目PIC 招感文本列表	94.46			
	吊双			
▶ 🔜 未分组的设备				
▶ 100 安全设置	于可用"屋性"。			
▶ 🙀 公共数据	日前未昆示任何"犀性"。可能未选择对象,或者	新新法对象没有可是示的属性。		
> 詞 文档设置	HINTIGEN THE SHEET STOPPOSITION OF	AVAGADAGE IN THE AN AVAIL		
◇「详细视图				
	4			
名称				
				> 信息
✓ Portal 视图 📰 总览 📥 设备	和网络 🔁 中 🧿 🙂 🖳 🖀 🖀 🖬		🔜 😪 项目	ROBOT_64Bit 已打开。
			~	<b>5</b> 🕑 🖏 🖡 📴 🜇 🌵 9:12

8. 添加机器人(需要先安装好 FANUC 机器人 GSD 文件)

Konstration - C:\Users\FDH\Desktop\ROBOT_64Bit\ROBO	T_64Bit	× ہ _
项目(P) 編輯(E) 視圏(V) 拡入(I) 在线(O) 选项(N)	I具(1) 窗口(W) 帮助(H) 	Totally Integrated Automation PORTAL
项目树 🛛 🗸	ROBOT_64Bit ▶ 设备和网络 _ e e = ×	硬件目录 ■ □ ▶
设备	► 拓扑视图 👗 网络视图 📑 设备视图	选项
	💦 网络 🚦 连接 HM 连接 🔽 🗔 LA 关系 📅 📲 🖽 🔳 🔍 🖢 📑	
▼ 📄 ROBOT_64Bit		
☆ 📑 添加新设备		
🖳 🚠 设备和网络	PLC_1	🗹 过渡 🛛 配置文件 <全部> 💌 💽 😨
<ul> <li>PLC_1 [CPU 1214C DC/DC/DC]</li> </ul>		▶ ▲ 控制器 日
1 设备组态	a de la constante de	▶ I HMI
2. 在线和诊断 =		▶ III PC 糸統
▶ - 程序块	PN/IE_1	▶ <u>■</u> 報初香和起初奋 77
▶ L 五大対象		
▶ 圖 外部源又件		
▶ Lui PLC 数据类型		
<ul> <li>         ・</li> <li>         ・</li></ul>		
	×	▶ ■ 甘安以大國设备 □
Indices	K III > 100%	
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	◎ 屋性 12 信息 ① 22 诊断 □ ■ ▼	Drives
		Encoders
	吊双	Gateway
→ → 未分组的设备		General
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	<b>工可四"足地"</b>	√ 10
▶ ↓ 公共数据	无可用 腐狂。	FANUC
▶ □ 文档设置	目前未显示任何"属性"。可能未选择对象. 或者所选对象没有可显示的属性。	Ident Systems
✓ 详细视图		PLCs & CPs
		Sensors
		Valves
		PROFIBUS DP
名称		
		> 信息
✓ Portal 视图 田总览 品 设备	和网络 🔤 🗸 顶目	ROBOT 64Bit 已打开。
🐨 🛇 🍤 💾 🚞 🖄		😏 🕐 🏅 🔺 🍖 📴 🜇 🌵 2019/10/22

9. 选择 硬件目录下 → 其他现场设备 → PROFINET IO → I/O → FANUC →R-30Ib EF2 →A05B-2600-R843; FANUC Robot Controller(1.0)

Kiemens - C:\Users\FDH\Desktop\ROBOT_64Bit\ROBO     (の)      (の)      (の)      (前日(P)      (論辑(F) 初閉(A)      (抗人(A)      (立は(A))	DT_64Bit 工具(n) 窗口(w) 帮助(H)		_		-	۳×
○ □ 保存项目 ■ X ■ □ X → 2 (**	□ [[] [[] []] []] []] []] []] []] []] []	A 转至离线 🔐 🚺	× =	Totally Integrated Aut	omation PORTA	L
	ROBOT_64Bit → 设备和网络		_ <b>=</b> = ×	硬件目录		T
设备	2 拓扑视图	▲ 网络视图 👖	1 设备视图	选项		-
	■ 网络 🚼 连接 HM 连接		£ • 🗖			肁
			~			二番
▼ 🗋 ROBOT_64Bit					and and	「漢
☆ 添加新设备						
🔄 📩 设备和网络	PLC_1 CPU 1214C			₩ 辺ぷ	- 0	<u> </u>
<ul> <li>DLC_1 [CPU 1214C DC/DC/DC]</li> </ul>				▶ L _ 控制器	^	自由
11 设备组态			. 3			1
2 在线和诊断 =			1			12
	PN/IE_1			► 1040163700000163		
▶ 圖 外部源义件						1
	-					從
				▶ 🗇 现场设备		
<ul> <li>         ・ (2) 血圧・5 理単の         ・         ・         ・</li></ul>				▼ 1 其它现场设备		
Traces			~	▶ 🛅 其它以太网设备		臣
▶ 📜 设备代理教据	< III > 100%	<b>•</b>	9 <del></del> •	▼ PROFINET IO		
2 程序信息	🔍 属性	🗓 信息 🔒 🗓 诊断		Drives	=	
■ PLC 报警文本列表	受担			Encoders		
▶ 1 本地模块				🕨 🗽 Gateway		
▶ 🔜 未分组的设备				🕨 🧰 General		
▶ 100 安全设置	无可用"屋性"。			▼ 10		
▶ 1 公共数据	日前半月子代位"房耕"。7	可能主法探讨鱼 遗去乐》	3.7.1 <b>6</b> 5	▼ I FANUC		
▶ 圖 文档设置	2 没有可显示的属性。	小肥木心体対象・均信用け	67.18K	FANUC Robot Controller		
✓ 详细视图				▼ R-30iB EF2		
				A05B-2600-R834: FANUC Robot Controller (1.0)		
				I Ident Systems		
夕教						
100				Valuer		
					~	4
				> 信息	_	
◆ Portal 视图 🔠 总览 📥 设备	i和网络			益 ♥ 项目 ROBOT_64Bit 已打开。		
📀 🕓 🤌 🔼 🚞 🖄				<b>5</b> ? < k ∰ ka 4	9:22 2019/10/	/22

#### 10. 组网

🚻 Siemens - C./Users/FDH/Desktop/ROBOT_64Bit/ROBOT_64Bit 🗕 🖬 🗙												
IJ	5目(P) 维	(##(E) 视图(V) 插入(I) 在线(O) 选项	(N)	工具(T) 窗口(W) 帮助(	H)					Totally Integ	rated Automation	
	ž 🖪 🗄	保存项目 昌 🐰 🗐 🛅 🗙 🍤 🛨 (	[24] ±	蜜₽₽∦	转至在线 🖉 转	至离线 🎝 🖪 📭	× 🗆 🗆	────────────────────────────────────</td <td>- Wi</td> <td></td> <td>PORT</td> <td>AL</td>	- Wi		PORT	AL
	项目树			ROBOT_64Bit ▶ 设	备和网络				_ # # ×	硬件目录		
	设备					4	7 拓扑视图	📥 网络视图	₩ 设备视图	选项		
	- Réf		1	■ 网络 11 连接 F	MI连接	■ 品 关系 開	· 🕱 🕫 🛙	1 🖲 ±				周慮
	_								~	~ 日코		- #
	- 🛅 RC	BOT_64Bit	^						=	·   D / K		<u></u>
南		添加新设备										
æ	, db	设备和网络		PLC_1		r30ib-iod	evice			☑ 过滤	置文件 <全部> ▼ (	🔎 😦
	- 🖬	PLC_1 [CPU 1214C DC/DC/DC]		CI01214C		未分现	JO-R05	19 😂 🎽		▶ <u>1</u> 控制器		白鹿
						21270.000			. I	► I HMI		1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1
	L .	◎ 在我和珍断	=								12.7h\$\$	油
	⊢ :	12 柱形状 マ T 芋は魚		PN/IE_1						▶ ☐ 网络组件	24/168	
										▶ 🛅 检测和监	9.	
		PLC 变量								▶ 🛅 分布式 I/C	)	南
	•	■ PLC 数据类型								🕨 🛅 供电与翻	ŧ	交万
	•	😡 监控与强制表								▶ 🛄 现场设备		
	•	📭 在线备份								▼ 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	设备	
	•	🔄 Traces		<		>	100%	<b>.</b>	📩	<ul> <li>通其它以</li> </ul>	太阿设备	- 冊
	•	🏭 设备代理数据		CCD device 1 [Devi	1	1			1 . Y	PROFIN	IETIO	-
		22 程序信息		GSD device_1 [Devi	cel		🤨 属性	1]信息 🔒 🗓	诊断	Driv	/es	
		■ PLC 报警文本列表		常規 10 变量	系统常数	文本				End	oders	
		1 本地模块		常规		+9				Gard Gard	eway	
		本方狙的反省				枧				v in uci	iciui	
		≤ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓ ↓								- <b>-</b>	ANUC	
		小土新掘	~				名称: G	SD device_1		•	FANUC Robot Co	
	✓ 详细	视图					作者: FC	DH		E	R-30iB EF2	
							注释:				A058-2600-R	
					•					🕨 🕨 🛅 Idei	nt Systems	
	da Xha									PLC	s & CPs	
	名称									▶ 📺 Ser	isors	~
										<	>	
					<	III			>	> 信息		_
	Por	tal视图 🗮 总览 🔒	设备	和网络 🔁 🕈 🦏 🙂	🍨 📾 🐁 🕇 🔡				📑 😪 项目 ROB	OT_64Bit 已打开		
(		S 🔥 🔼 🚞	X		W				5	0 🖡 🔺 👔	9:2:	3

11. 点击未分配

1 Siemens - C:Users/FDHDesktopRoBOT_64Bit _ 4											1	
Ţ	项目(P) 编辑(E) 视图(V) 插入(I) 在线(O) 边	5项(N)	工具(T) 窗口(W) 帮	助(H)					Totally	Integrated Automation	1	
	📑 🎦 🔒 保存项目 昌 🐰 🥫 🖾 🗙 🏹 🕄	Cª≛		🖉 转至在线 🥻	「转至离线 🎝		┃ <在项目中搜索>	- Wi		PORT	<b>FAL</b>	
	项目树		ROBOT_64Bit ►	<b>设备和网络</b>				_ # =×	硬件目	录 🔹 🖬		I
	设备					🛃 拓扑视图	🛚 💧 网络视图	₩ 设备视图	选项			į.
	Ê	😐 🛃	💦 网络 🎦 连接	HMI连接	- 8	关系 📅 🐫 🔛	🔲 🔍 ±				画叠	l
								^	▼ 日表	ŧ	<b>_</b> #	d
	▼ 🔄 ROBOT_64Bit	^						=			t 🕅	l
南	添加新设备			_								
щ	🐇 📩 设备和网络		PLC_1 CPU 1214C			r30ib-iodevice			🗹 过悲	■  ▼ <===================================	u 8	l
	PLC_1 [CPU 1214C DC/DC/DC]		CI O I ZI I C			+ / FP 10 40419	i 🖉 些 🗌		▶ <b>□</b> 把	28) 다	白白	1
	11 设备组态					上 法律 IO 控制器 PLC 1.PROFINET 将	₩□ 1	. 3		MI c <del>z 4</del> *	1	1
	№ 在线和诊断	=					·	- ÷		し 赤松焼 7255月10月255月18	后	il
	▶ ■ 程序块		PN/IE_1						P 41 %	2回加設市11週回回加設 1945年1月1日	17-	l
	▶ ↓ ↓ ∠ ∠ 次 男									32814014730	Ξ.	1
	▶ 圖 外部煤火件											1
									н <mark>с</mark> н	抽点型曲	άĽ	4
									• <b>•</b> •	いこうらいこ		1
	· 品 血江可理制液								- <b>1</b>	60000 m 主它和场设备	- m	1
	Tracer							~		「其它以太网设备	职	ł
	▶ □ ひろ伊田粉塀		< III			> 100%	•	<b>.</b>	- 6	PROFINETIO	=	l
			GSD device_1 [De			◎ 属性	1信息 1	诊断  □■▼	•	🛅 Drives		1
	■ PLC 报整文本列表		一番相 」の亦!	品 友徒告知	a ->ar	1	1		,	Encoders		1
	▶ <b>〕</b> 本地模块		市双しい支	E 75/2/163	0 X4				•	Gateway		1
	▶ 📜 未分组的设备		常规		常规				•	General		1
	▶ 1 安全设置									· 🛅 1/0		1
	▶ 词 未分配的设备									🕶 🛅 FANUC		1
	▶ 3 公共教据	~				名称:	GSD device_1			FANUC Robot Co		1
	✓ 详细视图			•		作者:	FDH			<ul> <li>R-30iB EF2</li> </ul>		l
			1	-		注释:				A05B-2600-R		1
				٠					,	ldent Systems		1
	h 71								,	PLCs & CPs		1
	名称								,	Sensors	~	1
									<			l
					¢ III			>	> 信息	8		l
	◆ Portal 视图 Ⅲ 总览	🔥 设备	和网络					🔜 😪 项目 ROB	OT_64Bit	已打开。		I
(	🚱 💊 🥠 🔼 🚞	X		W				5	2 🖞	9:2	24	

H	Siemens - C:\Users\FDH\Desktop\ROBOT_64Bit\ROB	JT_64Bit	_ #×
IJ	页目(P) 编辑(E) 視图(V) 插入(I) 在线(O) 选项(N)	工具(T) 窗口(W) 帮助(H)	Totally Integrated Automation
E	🛉 🎦 🔒 保存项目 昌 🐰 🥫 🛅 🗙 🎝 🖢 (ぞき	🖫 🛄 🖳 💋 转至在线 🖉 转至离线 🏭 🖫 🌆 🛪 📃 🛄 《在项目中搜索》 📲	PORTAL
	项目树 🔲 🕯	ROBOT_64Bit → 设备和网络 _ ■ ■ ■ ×	硬件目录 ■ □ ▶
	设备	<b>是</b> 拓扑视图 🛔 网络视图 📑 设备视图	选项
	1 III III III III III III III III III I	- 「『四日 「「「「「「「「「「「「」」」「「「「「」」」「「「「」」」「「「」」」「「「」」」「「」」「「」」「「」」「「」」」「「」」」「「」」」」	二 産
		■ IO 系统: PLC 1.PROFINET IO-System (100) へ	
	▼ ROBOT_64Bit		
悿	■ 添加新设备		
Щų	🚠 设备和网络	PLC_1 r30ib-iodevice	☑ 过滤 配置文件 全部> ▼ 💕 👿
	<ul> <li>Description</li> <li>PLC_1 [CPU 1214C DC/DC/DC]</li> </ul>		・ 通控制器 合 由
	11 设备组态		▶   HMI
	2 在线和诊断		
		PLC_1.PROFINET IO-Syste	▶ □ 网络组织
	▶ → 小部區文件		▶ → 检测和监视
			▶ → 分布式 I/O 由
			▶ 🗽 供电与配电 🖄
	▶ □ 监控与强制表		▶ 🛅 现场设备
	▶ 3 在线备份		▼ 🛅 其它现场设备
	Traces		▶ 📴 其它以太网设备 🛛 🖓
	▶ 📲 设备代理数据	× m > 100%	▼ mofinetio
	22 程序信息	3.属性 ┃3.信息 3.┃ 3.诊断	Drives
	■ PLC 报警文本列表	常规	Encoders
	▶ 🛅 本地模块		Gateway
	▶ <u> </u> 分布式 I/O		General
	▶ 🔜 未分组的设备	无可用"属性"。	
	▶ 110 安全设置	目前未显示任何"属性"。可能未选择对象,或者所选对象没有可显示的属性。	FANUC Pohot Co
			▼ 10 B-30iB FE2
	· FT-SALIDGISJ		A058-2600-R
			Ident Systems
			PLCs & CPs
	名称		🕨 📷 Sensors 🗸 🗸
			<
			> 信息
	▲ Portal 视图 📧 总览 👗 设t	和网络 🔁 中 , 🙂 🧶 💼 🚓 👚 🔡	
			0.25
	🌮 🕓 🍞 🖊 📄 🖄		2019/10/22

12. 进入设备视图

٦A	Siemens - C:\Users\FDH\Desktop\ROBOT_64B	tROBOT_64Bit	_ # ×
1ğ	9目(P) 編輯(E) 視園(V) 插入(I) 在线(O) 选 🚰 🎦 🔒 保存项目 🎩 🔏 通 💼 🗙 🌖 🛨	10(v) 工具(r) 窗口(v) 帮助(r) (** 🖫 📭 🕼 🍠 转至在线 🦉 转至离线 🎥 🎩 🖪 😿 🚽 🛄 《在顶目中搜索》 🍶	Totally Integrated Automation PORTAL
	项目树	Ⅲ   t > 未分组的设备 > r30ib-iodevice [A05B-2600-R834: FANUC Robot Controller (1.0)] 🛛 🗕 🖬 ☰ 🗙	硬件目录
	设备	➡ 拓扑视图 👗 网络视图 🔰 设备视图	选项
		🖬 材 r30ib-iodevice [A05B-2600-R8 🗸 🖽 📰 🌠 🖽 🔲 🍳 🛨	□ 潮
	-		✓ 日录
	▼ 🔄 ROBOT_64Bit		W the let
家	■ 添加新设备		
	▲ 设备和内销 ▼ ■ RC 1 [CRU1214C DC/DC/DC]	adart	
	■ PLC_1[CP01214C DC/DC/DC] ■ 设备组态	V IIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIIII	▶ 前端模块 流
	1 在线和诊断		
	▶ 🛃 程序块		(二)
	▶ 3 1 1 2 2 2 3 2 3 2 3 2 3 2 3 2 3 2 3 2		
	▶ 圖 外部源文件		
	▶ La PLC 受重		
	<ul> <li>▶ 12 在线备份</li> </ul>		
	🕨 📴 Traces		重
	▶ 🏭 设备代理数据		
		3. は日 7. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1 2. 1912 1	
	■ PLC 报警义 本列表	常規	
	▶ □ 分布式 I/O		
	› 🔛 未分组的设备	于可用"屏性"。	
	▶ 🙀 安全设置	日前未見示任何"犀性"。可能未洗择对象,或者新洗对象没有可見示的犀性。	
	▶ → 公共教据	A DUMATINE DE CONTRACTOR MEDICATION DEL .	
	▶ 详细视图		
	名称		
			> 信息
	◆ Portal 视图 建总览	h r30ib-iodevi 🌍 中 , 🙂 🎍 📟 🐁 👕 🏭 🔛 🔛 🔛 🔛 🔛	IOT_64Bit 已打开。
6	🦻 💊 🤌 🔼 🚞	S 🚯 🙀 🖤 S	

13. 双击 r30ib-iodevice(机器人图标)设置机器人 IP 地址(注意要更机器人中的 IP 地址一致)

Яŝ	Siemens - C:\Users\FDH\Desktop\ROBOT_64Bit\ROBO	DT_64Bit						_ # ×
ığ	5目(P) 編輯(E) 視闇(V) 抵入(I) 在线(O) 选项(N)	工具(T) 窗口(W) 帮助(H) 🖫 🛄 🛄 🖳 💋 转至在线 🖉	转至离线 🏭 🖪 🖪 🗶 🖃 🛛	▲	- M	Totally Integ	grated Automatic POR	on RTAL
	项目树 🛛 🗸	ROBOT_64Bit ▶ 未分组的设备	r30ib-iodevice [A05B-2600-R8	34: FANUC Robot C	ontroller (1.0)]	_ # #×	硬件目录 ■	
	设备			₩ 拓扑视图	。网络视图 👖	设备视图	洗项	
		r30ib-jodevice [A058-2600-88						周期
							·· 83	<u> </u>
	ROBOT 64Bit						▼ 日來	
雷	■ 添加新设备						1001	MT
ų		biod					🗹 过渡 🛛 < 🗹	💓 🔬
	PLC_1 [CPU 1214C DC/DC/DC]	1301					▶ 🛄 模块	伯
	➡ 设备组态						▶ <u> </u> 前端模块	22
	L 在线和诊断					- 20 AE		H
	▶ 🛃 程序块					- 挙		ш,
	▶ 3 工艺対象							_
	▶ 圖 外部源文件		1 1 1 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2					<u> </u>
	▶ 🔁 PLC 变量	1						H H
	▶ Le PLC 数据类型							
	▶ □□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□							- 6
	▶ 🙀 在线备份					~		172
	Traces	<		> 100%	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·			#17
	▶ ■ 设备代理数据	r30ib-iodevice [A05B-2600-R834+	EANLIC Robot Controller (1.0)]	<b>同 屋州 第14</b>	信白 ① ⑦ 沙断			
		15015 10021100 [11050 2000 11054.						_
	■ PLC 报警义本列表	┃ 常規	1   文本					_
		目录信息	子网:	PN/IE_1		• ^		_
		▼ PROFINET接口 [X1]	[	添加新子网				- 11
		常规						
		以太网地址	IP协议					
	✓ 详细视图	☆ 标识与维护 👘 👘						
		▼ 高级选项	IP 地址:	192 . 168 . 0 . 2				
		接口选项	子网撞码:	255 . 255 . 255 . 0				
		介质冗余		☑ 周华蛟由翠辺墨与 (0)	「「「「」」である「「」」」			
	名称	▶ 头时设定 — Dept (Vit Dt D)			17.0.199			_
		■ Port I (XI PI K)	L	使用踏出蓄				_
		ネガ 注口方法 >	路由器地址:	0.0.0.0			> 信息	_
	▲ Portal 视图 至 总览 晶 r30il	-iodevi <mark>⊂∫ ⇔ ∘, ⊕ ⊎  ≗. ↑</mark>	10 III III III III III III III III III I		🔜 🗸 项目 ROB	OT 64Bit 已打开	Fo	
								1.20
	🦻 😒 🦻 🔼 🚞 🖄				5	🕐 🛴 🔺 🔯	🛱 🙀 🌵 2019	/10/22

**14**. 根据项目的需要添加通讯 I/O 的字节数(注意这里的起始地址就是跟机器人通讯的首地址)

٦A	Siemens - C:\Users\FDH\Desktop\ROBOT_64Bit\ROB	T_64Bit	_ # X
项	)目(P) 編輯(E) 視園(V) 抵入(I) 在线(O) 选项(N)	I具(T) 窗口(W) 帮助(H)	Totally Integrated Automation PORTAL
	项目树 🔳 🗸	) 组的设备 🕨 r30ib-iodevice [A05B-2600-R834: FANUC Robot Controller (1.0)] 🛛 🗕 🖬	■× 硬件目录
	设备	■ 拓扑视图 👗 网络视图 👖 设备视	图 选项 回
	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	またした は の の の の の の の の の の の の の の の の の の	周 🗌
	▼ 🔄 ROBOT_64Bit	▲ With a second secon	
1	■ 添加新设备	FSUB-ROBERT Controller 0	
ЩĘ	📩 设备和网络	128 Input bytes, 128 Output, 0	
	▼ 1 [CPU 1214C DC/DC/DC]	8° 0	= ▼ ■ 模块
	11 设备组态	0	Input module
	2 在线和诊断	- O	Input/Output module
		• 0	
	▶ → 上乙刈家	0	
		· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	2 Input bytes, 2 Output bytes
	▶ PLC 教报类型	0	32 Input bytes, 32 Output bytes
	▶ □ 监控与强制表	0	
	▶ 🙀 在线备份		
	🕨 🔀 Traces		
	▶ 🏭 设备代理数据		Output module
	四 程序信息		Safety module
	■ PLC 报警文本列表	常規 10 変量 系统常数 文本	▼ _ 前端模块
	<ul> <li></li></ul>	▼ 常規	A05B-2600-RB34: FANUC Robot Cont
	▶ <u>■</u> 分布式 I/O	目录信息 I/O 地址	
	) 展示分组的设备	输入 输入地址	
	▶ 100 安主设置	▼ 模块参数	
	く洋畑加図	模块故障 起始地址: 68	
		I/O 地址 结束地址: 195	
		· 组织法:(自动更新)	_
		讨窃助绝。自动更新	-
	名称	2唑甙酸。 8552.4/1	
		输出他赴	× < III >
		K III	> > 信息
	◀ Portal 视图 🔤 总览 📥 r30i	-iodevi 🤁 🗇 , 🙂 🍨 📾 🐁 👕 🔛	🔄 😪 项目 ROBOT_64Bit 已打开。
0			<b>9:40</b>
			2019/10/22

15. PLC 输入 I 的首地址(I 68.0 开始)

K Siemens - C:\Users\FDH\Desktop\ROBOT_64Bit\ROB	OT_64Bit				_ # ×
项目(P) 编辑(E) 视图(V) 插入(I) 在线(O) 选项(N)	工具(T) 窗口(W) 帮助(H)				Totally Integrated Automation
📑 🎦 🔒 保存项目 昌 🐰 🥫 🛅 🗙 🍤 🖢 (半 🏼	🖫 🛄 🗊 🖳 💋 转	至在线 🖉 转至离线	🎎 🖪 🖪 🗶 🖃 💷 🎮	项目中搜索> 🖬	PORTAL
项目树 🔳 🗸	…}组的设备 ▶ r30ib-io	device [A05B-2600	D-R834: FANUC Robot Contro	ller (1.0)] 📃 🖬 🖬 🗙	硬件目录 ■ □ ▶
设备			🦉 拓扑视图 👗 网络袍	则图 📑 设备视图	选项 🖭
	r30ib-iodevice [A058-	2600-88 ×			a
			CH MASC		
▼ D ROBOT 64Bit			₩ 模块	机架	
☆ ◎ 添加新设备	Levice		▼ r30ib-iodevice	0 ^	
4 晶设备和网络	10100		FANUC RODO	t Controller U	🗹 过滤 配置文件 <全部> 💌 💓 🔃
PLC_1 [CPU 1214C DC/DC/DC]	1301		64 input bytes,	0 =	▼ 1
▶ 设备组态			► 名称	0	Input module
L 在线和诊断				0	▼ 🛄 Input/Output module
▶ 🔜 程序块				0	1 Input byte, 1 Output byte
▶ 🙀 工艺对象				0	128 Input bytes, 128 Output bytes
<ul> <li>小部源文件</li> </ul>		12 😏		0	16 Input bytes, 16 Output bytes
▶ 🔁 PLC 变量				0	2 Input bytes, 2 Output bytes
▶ Le PLC 数据类型				0	32 Input bytes, 32 Output bytes
▶ □ 监控与强制表				0	4 input bytes, 4 Output bytes
•  •  •  •  •  •  •  •  •  •  •  •  •		1	-	0 🗸	64 input bytes, 64 Output bytes
Traces	<	>	<	>	B input bytes, 8 Output bytes ###
▶ <u>■</u> 设备代理数据	64 Input bytes, 64 Out	out bytes 1 [64 Inc	out b. 网层性 为信白	り 法断 コーマ	Safety module
211 柱序信息	of input bytes, of out	put bytes_1 [o4 mp			▼ ■ 新建植中
■ PLC 报警义 4 列表	常規 10 变量	系统常数 文2	*		A058-2600-R834: FANUC Robot Cont
	名称 共	2型 地址 变	里表	注释	-
▶ □ 未分组的语名	В	ool %i68.0		^	
	В	ool %168.1		=	
	В	ool %168.2			
✓ 详细视图	<b>1</b> B	ool %168.3			
構由	В	ool %168.4			
1964-7K	B	ool %168.5			
	В	001 %168.6			
名称	в	001 %168.7			
11 设备组态		001 %169.0		~	< III >
☑ 在线和诊断	<	001 76169.1		>	> 信息
▲ Portal 视图 田总览 M r30	b-iodevi🧲 🖽 🔩 🕘 🧶	📖 🐣 🛣 🔛			下载完成(错误:0:警告:0)。
					10.25
(*** 🔊 😒 💌 🔼 🔚 🖄		v15.1			Solution (20) = 10:20 (20) (20) (20) (20) (20) (20) (20) (2

## 16. 输出 Q 的首地址(Q2.0 开始)

M Siemens - C:\Users\FDH\Desktop\ROBOT_64Bit\ROBO	T_64Bit		_ # X
项目(P) 编辑(E) 视图(V) 抵入(I) 在线(O) 选项(N)	E具(1) 窗口(W) 帮助(H)		Totally Integrated Automation PORTAL
项目树 □ 4	… 分组的设备 ▶ r30ib-iodevice [A05B-2600-R834:	FANUC Robot Controller (1.0)]	硬件目录
设备		石扑视图 🔒 网络视图 🚺 设备视图	洗项 📖
	* r30ib-iodevice (A058-2600-88		
▼ 📄 ROBOT_64Bit		【 惧状 机来 … ▼ r30ibiodevice 0 ▲	
😰 📑 添加新设备	devic	EANLIC Robot Controller	
🔍 📥 设备和网络	0000	64 Input bytes, 64 Output bytes 1	▲ 过渡 配置文件 <全部> ■ 10 10
PLC_1 [CPU 1214C DC/DC/DC]	-3 <sup>0</sup>	0 =	▼■模块
11 设备组态		▶ <u>名称</u> 0	Input module
№ 在线和诊断		0	Input/Output module
		0	128 Input bytes 128 Output byte
		0	16 Input bytes, 16 Output bytes
▶ · 圖 外部源义臣		0	2 Input bytes, 70 Output bytes
		0	32 Input bytes 32 Output bytes
		0	4 Input bytes, 4 Output bytes
		0	64 Input bytes, 64 Output bytes
Traces	~	0 🗸	8 Input bytes, 8 Output bytes
▶ · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·			Output module
		◎ 属性 11 信息 12 诊断 □ = ▼	Safety module
<ul> <li>PLC 据整文本列表</li> </ul>	学祖 10 亦器 系伝学数 立士		▼ 🛅 前端模块
	市成 10 安里 赤泥市奴 又本		A05B-2600-RB34: FANUC Robot Cont
▶ 📑 分布式 I/O	名称 类型 地址 变望表	注释	
▶ 📜 未分组的设备	Bool %68.0	^	
▶ 歸 安全设置	Bool %68.1	=	
▶ 1 公共数据	Bool %68.2		
✓ 详细视图	Bool %168.3		
模块	B001 7666.4		
	Bool 9/169.5		
1. The second	Bool %(68.7		
名称	Bool %(69.0		
□ 1 10 mm	Bool %/69.1	~	< III >
▲ 住我和珍爾	<	>	> 信息
✓ Portal 视图 至总统 晶 r30ib	iodevi ろ 中 🤊 🙂 🍨 📟 🐁 👕 🔛		下载完成(错误:0:警告:0)。
📀 🕓 🤌 🖪 🖺		×	<b>5</b> 🖗 🛱 🔺 🎠 🛱 🐗 🌵 10:26 2019/10/22

17. 转到拓扑视图连接 PLC 到机器人(选择机器人的 Port1 就是由上往下的第 2 个网口)

Ж	Siemens - C:\Users\FDH\Desktop\ROBOT_64Bit	ROBC	T_64Bit			∎×
IJ	项目(P) 編編(E) 視園(V) 插入(I) 在线(O) 选项 🜁 🎦 🔒 保存项目 🚇 🐰 🎫 💼 🗙 🎝 🛨 (	(N) ™ ±	I具(1) 畜口(W) 帮助(H) 副 🛄 🛄 📓 🌽 接至在线 🦨 转至离线 🍶 📑 📑 🗶 🖃 🛄 《在项目中搜索》	Ę,	Totally Integrated Automation PORT	AL
	项目树		ROBOT_64Bit > 设备和网络	r = x	硬件目录 🚽 💷	
	设备		■ 拓扑视图 👗 网络视图 📑 设备社	18	选项	
		1		4		周
				~	▼ 日妻	一型
	▼ 🔄 ROBOT_64Bit	^		Ξ		<b>1</b> M
	📑 添加新设备					34
1114	🔥 设备和网络		CPU 1214C A05B-2600-R83			J 😨
	▼ L□ PLC_1 [CPU 1214C DC/DC/DC]					中沙
	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	=	Port 1 I/E Port 11	٠ <u>څ</u>	▶ 🛅 PC 系统	H
	▶ 最程序块				▶ 🛅 驱动器和起动器	一
	▶ □ 工艺对象			18	▶ 🛅 网络组件	
	▶ 📾 外部源文件				▶ 📠 检测和监视	- <b>V</b>
	▶ 📮 PLC 变量				▶ 1 分布式 1/0	- <del>1</del>
	▶ Le PLC 数据类型					- 44
	<ul> <li>              田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田</li></ul>				▶ ■ 規定和協設条	- 6
	・ Lag 1土均面I/J			~		
	<ul> <li>▶ □ 设备代理数据</li> </ul>		<ul> <li>✓ Ⅲ</li> <li>&gt; 100%</li> <li>✓ — Ţ</li> </ul>	•	4	
	四 程序信息		🧕 属性 📃 信息 🔒 🖳 诊断			
	■ PLC 报警文本列表		業規			
	▶ 1 本地模块				1	
	▶ 🛅 分布式 I/O					- 11
	▶ 🔜 未分组的设备		无可用"属性"。			- 11
	▶ 100 安全设置		目前未显示任何"属性"。可能未选择对象,或者所选对象没有可显示的属性。			- 11
	▶ ■ 公共報告					
	* ++-===================================					
	名称					
					> 信息	
Γ.	◆ Portal 视图 Ⅲ 总览 晶	设备	和网络 🔁 中 , 🙂 🍨 📟 🐁 👕 🏭	📑 🗸	项目 ROBOT_64Bit 已打开。	
C	s s s s s s	X			<b>5</b> 🖓 🖏 🖡 🛱 🛄 🏨 10:00	D
		200			2019/10	9722 <u> </u>

18. 编译

æ	Siemens - C:\Users\FDH\Desktop\ROBOT_64Bi	it\ROBO	DT_64Bit									×
IJ	页目(P) 编辑(E) 视图(V) 插入(I) 在线(O) 选项	页(N)	工具(1) 窗口(W)	帮助(H)						Totally Integrated	Automation	
	🗿 🎦 🔒 保存项目 📑 🐰 🧾 🗎 🗙 🎝 🛨	(ª±		🎽 转至在线	▶ 转至离线 ▲			搜索> 编			PORTAL	_
	项目初		ROBOT_64Bit ▶	设备和网络					硬件目	示		
	设备				6	7 拓扑视图	🔒 网络视图	11 设备视图	选项			
	- 18 - E	•		🔍 ±				=				通
								^	▼ 目录			Ē
	▼ ROBOT_64Bit	^									tini Lini	ЖШ
	▲ 沿為和网络		PLC_1		r30ib-iodevice				☑ 过滤	配置文件 <全部>	- 01	
	▼ PLC 1 [CPU 1214C DC/DC/DC]		CPU 1214C		A05B-2600-R83	1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1			▶□腔	制器		
	₩ 设备组态				PLC_1	<b>**</b> *			🕨 🕒 HI	/1		24
	Q 在线和诊断	=							🕨 🕨 🛅 PC	系统		핖
	▶ 🔜 程序块		编译						▶ 🛄 蜒	动器和起动器		
										始组1年 別和北海		
			47	正在编译组态	ŧ				一分	病理1/0		
	► PLC 数据类型			正在组态 PLC_1	的诊断…				▶□●供	电与配电		安比
	▶ 🤜 监控与强制表								🕨 🧎 现	场设备		
	▶ 🙀 在线备份								▶ 📠 共	它现场设备		
	Traces		<				The sale	- i				-177
	▶ 温 设备代理数据						40/14					
	221 程序信息				) <del></del>							
			常規 🚺 父.	义引用 编	¥							
	▶ <b>□</b> 分布式 I/O				-							
	🕨 🔙 未分组的设备		检查模块 \$7-1200	station_1的一致	性。							
	▶ 100 安全设置		! 路径		说明			转至				
	▶ <u>● 公共</u> 数据	~	-									
	1 (K-1)											
	名称											
	U 双面组验 U 方线和诊断	Ê										
		~	<		Ш			>	> 信息			
	◆ Portal 视图 🗮 总览 🔒	🛔 设备	和网络					🔜 <	项目ROBC	OT_64Bit 已打开。		
	🗿 💊 🤚 🔼 🚞	X		V UA				~	5	2 🗘 - 🍡 📴 🖬	10:03	22

19. 下载: PG/PC 要跟计算机的网卡对应

	设置 PG/PC 接口	x
ġ	访问路径  LLDP / DCP   PNIO 适配器   Info	
r	应用程序访问点(A): MWSMART> Intel(R) 82577LM Gigabit Network Conn ▼ (STEP 7 的标准设置) 为使用的接口分配参数(P): Intel(R) 82577LM Gigabit Network C 属性(R)	
	◎街① ◎街① ◎街① ◎街① ◎街① ◎街① ◎街① ◎市tel(R) 82577LM Gigabit Net ● ○市有 TCP/IP (RFC-1006) 协议的 NDIS-CP 的参数分配)	
•		

21. 准备下载

Konstant - C:\Users\FDH\Desktop\RO	BOT_64Bit\ROBOT_64Bit			_					_ # X
项目(P) 编辑(E) 视图(V) 插入(I) 在4	またの) きほうり エヨハー 扩展下载到设备	2211010 2886/01		_				otally Integrated Auto	omation
🥂 🎦 🛃 保存项目 🚢 🐰 🧐 🗐									PORTAL
项目树		组态访问节点属于 "PL	.C_1"					R	
设备		设备	设备类型	插槽	接口类型	地址	子网		
		PLC_1	CPU 1214C DC/D	1 X1	PN/IE	192.168.0.1	PN/IE_1		
EN									
									Ē
ROBOT_64Bit									ini ini 🏁
☆ ● 添加新设备								町屋 穴舟 へか	
👾 💼 设备和网络			PG/PC 接口的类	:型:	PN/IE			留(直入)+ <u>&lt;王印&gt;</u>	
<ul> <li>Um PLC_1 [CPU 1214C DC/DC/DC]</li> </ul>			PC/PC #	201	Intel(0) 82	E77LM Cigabit Natural	k Connection 💌 🕅 🕅	182	良
「口」ではないない				2001	Num Inter(R) 02	577EM digabit Netwon		54A	2000 L
◎ 在线和诊断			接口/子网的追	E搂 ·	插槽*1 ×1 %	비거미	• •	(1) 1) 1) 1) 1) 1) 1) 1) 1) 1) 1) 1) 1) 1	一
			第一个阿	镁:			- 💎	(19)仕	[`` ]
▶ □ → ↓ 二乙刈家								加监神	
1 回 7 印度文件		进择由赶设备:				見一所有美容的设备	8	it 1/0	±
		10.42	10 47 <del>11</del> mi	1×ma	4- 17 d	SECON FOR A 1000	m 40 10 42	与配申	<b>众</b> 万
		12首	设备关型	接口分	を型	1611	日标设备	设备	
▶ ■  右対条份	···· —	PLC_1	CPU 1214C DC/D	PINIE		192.168.0.1 2+2millio	PLC_1	:现场设备	
Traces	i			PINIE		where	-		邗
▶ 设备代理数据	<b>a</b>								
四 程序信息									
■ PLC 报警文本列表	□ 闪烁 LED								
▶ 1 本地模块									
▶ 🛅 分布式 I/O									
▶ 🔙 未分组的设备							开始搜索(S)		
▶ 📷 安全设置	在线状态信息:					□ 仅見示错误消息			
▶ 3 公共教据		68.0.1 的设备连接。					^	1	
✓ 详细视图	<ol> <li>扫描已完成。找到了</li> </ol>	1 个与 2 可访问设备相刻	<b>兼容的设备。</b>						
模块	✓ 扫描与信息检索已完成	20					=		
	····? 正在检索设备信息						~	1	
2款									
1347						T	#(I) 取消(C)		
2 在线和诊断							10 10 10		
2 銀度抽			ш				// н	сo-	
◆ Portal 视图 置 总览	📥 设备和网络	🗦 中 🤊 🙂 🎍 🖻	9 🐁 👕 🏭				📑 😪 项目 RO	BOT_64Bit 已打开。	
		🔨 🔍 T					5	0 🕄 🔺 🍡 📴 🔯 🔶	10:07

#### 22. 下载

Kors - C:\Users\FDH\Desktop\ROB	BOT_64Bit\R	ROBOT_64Bit			_ # X
项目(P) 编辑(E) 视图(V) 插入(I) 在线	<sup>援(O)</sup> 选项()	N) 工具(T) 窗口(W) 帮助	(H)		Totally Integrated Automation
📑 🎦 🔛 保存项目 📑 🐰 🗐 🗊 🕽	K 🎝 Ŧ G	🗠 🗟 🔃 🗓 😫 🛤 🔌	🕻 转至在线 🖉 转至离线 🏭 🖪 🖪 🖉 🦗 🔄 🛄 🚈	毎日中搜索> →	PORTAL
项目树	۵	🛚 🖣 ROBOT_64Bit 🕨 👸		■■★ 硬件目	∃录 ∎ ∎ ▶
设备			■ 拓扑视图 ▲ 网络视	图 ▮设备视图 选项	
	<b></b>	🔹 📰 🖬 🖽 🗩	+		■ 🖬
	下载預览			>	【
ROBOT 64Bit		(1)(1)(2)			
□ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □	<b>1</b> 1980	1日(121旦			294 291
🖳 👗 设备和网络	状态 !	目标	消息	动作	■ 配置文件 <全部> ■ 🗾 😨
PLC_1 [CPU 1214C DC/DC/DC]	40		下载准备就绪。	加载"PLC_1" へ	削器 中
11 设备组态					54t
◎ 在线和诊断	4	▲	保护系统,防止未授权的访问		赤統 h型-intrih型
● 雪 柱序状			连接到企业网络或直接连接到 internet 的设备必须采取合适的保 错误以降止未经感到的法词。 网络通过使用陈少德或网络公经。	护	249件
▶ □ 私部语文件			有肥以防止不经投权的防问。网站通过使用防入调整网络力投。 关工业安全性的更多信息,请访问	H =	利和监视
	4	1	http://www.siemens.com/industrialsecurity		玩い0 中
▶ PLC 教报类型				A 19/1 1	し 与 間の 电 」 対 2 対
▶ [] 监控与强制表		У ▶ 停止視状	模块因卜载到设备而得止。	王部 侍正 ▼	<b>永设备</b>
▶ 1 在线备份		<ul> <li></li></ul>	10/0公开并按口标志的安约为此用	工業本化現象	2现场设备
🕨 🔀 Traces	· ·	• 吹笛组印	明邓井省快口小中国动物现代	下戰到以面	南
▶ 🚟 设备代理数据		→ 軟件	將軟件下裁到设备		
22 程序信息					
II PLC 报警文本列表		文本库	将所有报警文本和文本列表文本下载到设备中		
▶ <u>■</u> 本地模块	<	-		>	
▶ 1 分布式 1/0				Rief	
▶ 展本方租的安省				169EAL	
▶ 2 女王叹血				)## # Th / #	
✓ 详细视图			20,04	3030 42/11	
楼中		U	木编详壮问吠。所有状都是煎朝版本的。	装数	
			编译完成(错误:0:警告:0)		
h Th					
谷砂 ○ 25 年40 十					
1 以前组络 力化和公共		<u></u>			
1150/11/2001 日 銀座曲		✓ <	Ш	>> 信	息
◆ Portal 视图 置 总缆	đ	设备和网络		📑 🗸 项目 ROE	3OT_64Bit 已打开。
		🖄 <u> M</u>	WA	5	

FANUC 机器人与西门子 S7-1200 Profinet 通讯

) 編辑(E) 視園(V) 拡入(I) 在約 ] 🔜 保存项目 昌 🐰 🗎 🗎	X ਙt (ª ±	19 🛄 🛄 🔛	📲 🏓 複正性线 🔐 複正高級		<在项目中	「援索> 「覇			PORI
目树		ROBOT_64B	it ▶ 设备和网络			_ = = >	く 硬件目	录	<b>a</b> 10
2备				🛃 拓扑视图	晶 网络视图	₩ 设备视图	选项		
	🗐 🔿	THE IN EE	🔲 🔍 ±					_	
	下载预览	_					>	<	
ROBOT_64Bit	🕜 下载前检:	查							101
■ 添加制设备 ▲ 過各的网络	d hader in the		vels also			-1. A-		配置文件 <全部>	
PLC_1 [CPU 1214C DC/DC/DC]	1/(33)	⊟145 ▼ PIC 1	川忠 下載准备計绪。			6/JTF 加载"PLC 1"	~	则器	
📝 设备组态			1 SALE MARK			NH44			
2. 在线和诊断	<u> </u>	▼ 保恤	但怕死给 除止主感的的 计基本	油油		_		糸鏡 小器和お計器	
<ul> <li>▶ 2 在形状</li> <li>▶ 2 丁艺对象</li> </ul>		1.424-5	100 8				=	各组件	
▶ 📾 外部源文件								则和监视	
▶ 🛺 PLC 变量	-		ACTACION (METHOD SCIENCE)	х.				第式 1/0	
<ul> <li>Image: PLC 数据类型</li> <li>Image: Second second</li></ul>	<b>S</b>	▶ 傅	19世 FLC_1(ヨ則撰式・Stop,	, 		部停止	-	已一日(中) 新设备	
<ul> <li>▶ □ 在线备份</li> </ul>		× 20				#020427L48		2现场设备	
🕨 🔀 Traces	· · · · ·	• 15				\$1331111111111111111111111111111111111	_		
▶ □ 设备代理数据	<b>S</b>	▶ 影			取消		_		
21 程序信息 「ショクロ総立本利主」									
<ul> <li>■ nee itel (金人中) 122</li> <li>▶ 1 本地模块</li> </ul>		文本库	将所有报警文本和文本列	表文本下载到设备中 		一致性下载到设备	いちょう うちょう うちょう かんしょう かんしょう しょう しょう しょう しょう しょう しょう しょう しょう しょう		
▶ 🛅 分布式 I/O									
▶ 🔙 未分组的设备							制新		
					宝成 1	法部	助当		
详细视图					76/44	4048	-AAH		
		VIC * PLC	0				1	-	
			硬件配置						
3称		1 扫描接	FLC_I GI⊕IL ° €□ Intel(R) 82577LM Gigabit Netwo	rk Connection 上的设	备已完成。在网络上排	ŧ	1		
	^	<ol> <li>1.1.1.1.1.1.1.1.1.1.1.1.1.1.1.1.1.1.1.</li></ol>	힌 Intel(R) 82577LM Gigabit Netwo	rk Connection 上的设	备已完成。在网络上排	а Қ			
- effanik de								4	
主约5.144多世》	~	<					>  >  信!	75	
	▲ 设备 BOT_64BittROBC 浅(0) 选顶(N)	< 和网络 了 DT64Bit 工具(1) 窗口(1)			_		> 信! 项目 ROE 5	307_64Bit 已打开。 ② ♀ ▲ 隆 管 協	● 10 ● 2019
	▲ 没备 BOT_64BitkROBC 煮(○) 法项(N) ★ うま(~±)	< 和网络 DT_64Bit 工具の 窗口(W 强 ① ① 望	<ul> <li>         ・          ・          ・</li></ul>			· 探索> ▲	> ) 信! 项目 ROE	307_648it 已打开。 ②  주 · 隆 🛱 詞 Totally Integrated A	10 2019, Automatio POR
ままれしき Portal 初日 Portal 初日 正 急災 「 二 二 二 二 二 二 二 二 二 二 二 二 二 二 二 二 二 二 二	● 後報 ● 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100 - 100	和网络 DT_64Bit 工具の 窗口(M) ROBOT_64B	● 帮助(t) ● 帮助(t) ● ● 蜂蚕在线 ● 蜂蚕面线 種 ◆ 殺者和网络			· 授祭> - 『 = >	> 信. 项目 ROE 5	oor_648it 已打开。 ②	10 2019, Automatio POR
####################################	▼ ▲ 没稿 EOT_64BittROBC 気(の) 法頃(N) × 下ま (**± □ ↓	< 和网络 DT_64Bit 工具(7) 窗口(M 型 型 1 型 ROBOT_64B	<ul> <li>₩</li> <li>₩</li></ul>	" 計算 19 19 19 14 14	<ul> <li>一 (在项目中</li> <li>一 (本项目中</li> </ul>	· ※ ▲ · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	> 信 项目 ROE 5 《硬件目 选项	ex 1007_64Bit 已打开。 ②	4 2019, Automatio POR
###################################	レ し し し し し し し し し し し し し	< 和网络 ) () () () () () () () () () () () () ()	<ul> <li>₩</li> <li>₩</li></ul>	₩ ▲2 13 13 12 × 27 折扑视图	<ul> <li>二 (41项目)</li> <li>品 网络视图</li> </ul>	≝ ✓ ≝ ✓ _ = => ]] ¥8₩8	▶ > 信息 项目 ROE S	ese ROT_64Bit 린打开。 ① <b>주 內 辭 智 詞</b> Totally Integrated A 目录	4 2019, Automatio POR
###################################	▼ 数音 BOT 64BitkROBC 気(の) 法項(M) × → 1 C <sup>*1</sup> ± □ ◀ 下報若来	< 和网络 ) () () () () () () () () () () () () ()	<ul> <li>₩</li> <li>₩</li></ul>	" & L L 下 ×	<ul> <li>二 (在顶目)</li> <li>品 网络视图</li> </ul>	- ₩ - ₩ - ₩ - ₩ - ₩	▶ 【】 项目 ROE 5	ese Rot_648it 已打开。 ① <b>주 內 前 前</b> Totally Integrated A 目录	U 2019, Automatio POR
		和网络 和网络 7.64Bit 7.64Bit 7.64Bit 7.64Bit 7.64Bit 7.64Bit 8.0007_64Bit 8.0007_64B	<ul> <li>● 帮助(t)</li> <li>■ ● 特面在线 ● 特面面线</li> <li>は &gt; 设备和网络</li> <li>● ±</li> </ul>	■ * & 19 • × * **********************************	<ul> <li>工(本工项目)</li> <li>通(本工项目)</li> </ul>	· (1) · (1)	▶ 】 信息 项目 ROE S	SS 107_648it 已打开。 ⑦ 『 ▲ 陳 辭 懷 Totally Integrated # 目录	U 10 2019, Automatio POR
	★ 役替 ★ 役替 BOI_64Bit/ROBCO 気(の) 送頃(N) ★ つま(***) ■ ↓ ▼ 秋若米 下秋若米 下秋若米	< 和网络 <b>DT_64Bit</b> 工具(7) 窗口(W 雪) [1] 首 皇 ROBOT_64B 開譯 通 日 音后的状态和动机	<ul> <li>₩</li> <li>₩</li></ul>	□	<ul> <li>山 《在项目》</li> <li>▲ 网络视图</li> </ul>	· 2013 ·	▶ 】 信息 ★ ○ 信息 ★ ○ 個件目 ★ ○ 一般日 ★ ○	Son_648it 已打开。 ⑦ 『 ▲ 陳 肇 和 Totally Integrated A 目示 Som the form	Automatio POR
	★ 设备 金子子 (14) (14) (14) (14) (14) (14) (14) (14)	<	<ul> <li>● 課助(+)</li> <li>● 操筆在线 ● 操至本线</li> <li>● 操筆在线 ● 操至本线</li> <li>● 操筆本线</li> <li>● 操筆本线</li> </ul>	■ ▲ 19 19 × × × 1 よ 19 19 × × 1 本 19 19 × 10 × 10 × 10 × 10 × 10 × 10 × 1	<ul> <li>工 (在顶目)</li> <li>通 网络视图</li> </ul>	· 讀示> · 读示> · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	▶ 信息 项目 ROE ⑤ ⑤ ⑤ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ ⑦ <p< td=""><td>cs 100_648it 已打开。 ① <sup>2</sup> <sup>2</sup> ▲ <mark>除 第 12</mark> Totally Integrated A 目录 【 ■歴文件 全部&gt;</td><td>4 2019 Automatio POR</td></p<>	cs 100_648it 已打开。 ① <sup>2</sup> <sup>2</sup> ▲ <mark>除 第 12</mark> Totally Integrated A 目录 【 ■歴文件 全部>	4 2019 Automatio POR
	● 後裔           ● ひろう           BOT 64BHNROBC           第01 64BHNROBC	▲ 回答: 和回答: 正具の 部日のの 電 記 記 算 通 副 下 448 で 448 で 448 をおけたを知られる。 目标 ▼ PLC1	<ul> <li>● 帮助(r)</li> <li>● 特室在线 ● 特至高級</li> <li>● 特室在线 ● 特至高級</li> <li>● 使音和网络</li> <li>● 全</li> <li>● 全</li> <li>● 支</li> </ul>	■ ▲2 匝 〒 × よ? 拓扑祝留	<ul> <li>         在项目         <ul> <li>             在项目             </li> <li>             ▲ 网络视图         </li> </ul> </li> </ul>	·經索> → → → → → → → → → → → → → → → → → → →	▶ [信] ○ 项目 ROE ⑤ ⑤ ○ 硬件目 ○ 送项 >	Son_64Bit 已打开。 ⑦ <sup>2</sup> <sup>2</sup> ▲ 陰 曽 福 Totally Integrated A 目示	Automatio POR
	▼ ▲ 役音 ※ BOT 64BitROBC 然の) 法顷(N) ※ 予生 (半生) ■ 4 下報告報 秋志 1 日 秋志 1 日 秋志 1 日 秋志 2 日 ※	▲ 和同者 ● 2000 - 64Bit 工具(1) 第二(4) ■ 2000 - 64B ■ 2000	秋助(r)     秋助(r)     愛 蜂蚕在线 愛 特至兩斜     秋田    愛 蜂蚕在线 愛 特至兩斜     秋田    愛      秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田    愛     秋田	Burthat S.	<ul> <li>二 在顶目</li> <li>(在顶目</li> <li>(本顶目</li> </ul>	·經索> → → → → → → → → → → → → → → → → → → →	▶ 信息 项目 ROP 5 < 硬件目 选项 >	Son_64Bit 已打开。 ① <b>?</b> - 内 鲜 词 Totally Integrated A 目录 解歴文件 全部> 調 系	Automatio POR
Extribution     Entrip     Portal 2018	★ 役音 BOT_64BHR0BCG ⑤(50) 法頃(N) ★ つま(***) ★ つま(***) ★ つま(***) ★ で報告(***) ★ で報告(***) ★ 本 ★ 本 ★ 本 ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ●	▲ 回答 ● 2015-64Bit 工具(1) 音口(1) 音(1) 音(1) 音(1) 音(1) 音(1) 音(1) 音(1) 音	<ul> <li>● #助(+)</li> <li>● #載在线 愛 検室高級</li> <li>● #筆在线 愛 検室高級</li> <li>● ● ●</li> <li>● ●</li> <li>● ●</li> <li>●</li>     &lt;</ul>	■ ▲ 臣 下 × → 拓扑视图	<ul> <li>・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・</li></ul>	·智尔> · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	▶ 信, 项目 ROE 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5	33 107_648it 已打开。 107_648it 已打开。 107_648it 已打开。 117 118 118 118 118 118 118 118	Automatio POR
	マ ● 後裔 ● ひ ● ひ ● ひ ● ひ ● ひ ● ひ ● ひ ● ひ	▲ 回帰 ● 一部の名 ● 一部の名 ● 一部の名 ● 一部の名 ● 「日本の名 ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ●	W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W	■ ▲ 19 19 × × × 1 「『拓扑视图	<ul> <li>山 在顶目</li> <li>▲ 网络视图</li> </ul>	· 證示> · 證示> · 』 = → · 」 = → · 」 · 公 备 视图 · 」 · 」 · 」 · 」 · 」 · 」 · 」 · 」	▶ 信, 项目 ROE 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5	33 107_648it 已打开。 107_648it 日日。 107_648it 日日 107_648it 日日 107_648	Automatio POR
	● 後裔 ● 後裔 ● ● 後裔 ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ●	▲ 印 名 ● ① ① ① ① ② ② ② ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○	<ul> <li>● 帮助(+)</li> <li>● 特面在线 ● 特面面</li> <li>● 特面在线 ● 特面面</li> <li>● 特面面</li> <li>● 使</li> <li>● 使</li> <li>         消息         下就到设备已倾利完成。     </li> <li>下就到设备已倾利完成。</li> <li>下就到设备已倾利完成。</li> </ul>	■ ▲2 E E × 1	<ul> <li>■ ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ●</li></ul>	· · · · · · · · · · · · · ·	< ● ○ 同 ROE ● ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○	SC _ 648it 已打开。 ① 『 4 kit 已打开。 ① 『 4 kit 已打开。 Totally Integrated A 目示 配置文件 全部> 均器和起动器 路伯牛 時知礼 約括い の 、 の 、 の 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、	Automatio POR
	▼ ▲ 後裔 EOT 64 Elt/ROBC 気(0) 法頃(N) × 予ま(ぞま) ■ 4 ■ 語 ■ 3 ■ 3 ■ 3 ■ 3 ■ 3 ■ 3 ■ 3 ■ 3	▲ 和阿格 307_64Bit 工具の 音口の 第二、日本 第二、日本<		₩	<ul> <li>在项目</li> <li>(金页目</li> <li>(金页目</li> </ul>	·證宗> · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	< ● 项目 ROE S ( 硬件E 选项 >	SC SC SC SC SC SC SC SC SC SC	the second
	▼ ● 後裔 ● 00 ■ 00	APP名	<ul> <li>● 邦助(H)</li> <li>■ ● 特室在线 ● 特室馬続</li> <li>■ ● 特室在线 ● 特室馬続</li> <li>■ ● 全</li> <li>■ ● ● ●</li> <li>■ ●</li>     &lt;</ul>	الله المراجع ( المر) ميمى ميمع ( لمرمع ( للمرمع ( الممحع (لمرمحع (لمرمع (لمرمع (للميم	<ul> <li>山 (在顶目)</li> <li>(本) (加)</li> <li>(m)</li> <li>(m)</li></ul>	·習示> ·習示> ·習示> ·習示> · · · · · · · · · · · · ·	< 硬件目 → 000000000000000000000000000000000000	33 107_648it 已打开。 107_648it 已有一个人。 107_648it 已有一个人。 107_648it 已有一个人。 107_648it 已有一个人。 107_648it 日, 107_648it 日 107_648i	4) 10 2019/ POR
	▼ 後裔 BOT_64BithROBC Stopped and the second se	▲ 回答 ● 264Bit I = 64Bit ■ 0 = 1 = 0 ■ 0 = 1 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 <p< td=""><td>W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W</td><td>U 2 47 19 19 2 2 2 2 括扑视图 up)</td><td><ul> <li>■ □ </li> <li>▲ 网络视图</li> </ul></td><td>·撥奈&gt; ▲ 一 □ = &gt; 小 设备视图 二 3 动作 加城でに_1* 亡訪規块</td><td>▶ ● 信. 项目 ROLO S</td><td>33 107_648it 已打开。 107_648it 已有一个人, 107_648it 日, 107_648it 已有一个人, 107_648it 日, 107_648it 日 107_648it 日 107_648it 日 107_648it 日 107_648it 日 107_648it 日 107_648it 日 107_648it 日 107_6</td><td>4) 10 2019/ POR</td></p<>	W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W	U 2 47 19 19 2 2 2 2 括扑视图 up)	<ul> <li>■ □ </li> <li>▲ 网络视图</li> </ul>	·撥奈> ▲ 一 □ = > 小 设备视图 二 3 动作 加城でに_1* 亡訪規块	▶ ● 信. 项目 ROLO S	33 107_648it 已打开。 107_648it 已有一个人, 107_648it 日, 107_648it 已有一个人, 107_648it 日, 107_648it 日 107_648it 日 107_648it 日 107_648it 日 107_648it 日 107_648it 日 107_648it 日 107_648it 日 107_6	4) 10 2019/ POR
	★ 後裔 後(1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1)	▲ 回答 ● ① ① ① ② ② ② ③ ② ③ ② ③ ② ③ ② ③ ② ③ ② ③ ②	<ul> <li>● 帮助(r)</li> <li>● 特室在线 ● 特空馬銭</li> <li>● 特室在线 ● 特空馬銭</li> <li>● 後春和网络</li> <li>● (1)</li> <li>● (2)</li> <li>● (2)</li> <li>● (3)</li> <li>● (4)</li> <li>● (4)</li></ul>	U () () () () () () () () () ()	<ul> <li>正 全立页目:</li> <li>▲ 网络视图</li> </ul>	·習茶> · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	▶ 信息 项目 ROLO \$	33 107_648it 已打开。 107_648it 已打开。 107_648it 已打开。 107_648it 已打开。 107 107 107 107 107 107 107 107	4) 10 2019, Nutomatio POR
	● 後裔 ● 後裔 ● ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○	▲ 印 名 ● 2000 - 64Bit I = 64Bit <pi 64bit<="" =="" p=""> <pi< td=""><td></td><td>■</td><td><ul> <li>二 1) 在顶目</li> <li>(点 网络视图)</li> <li>(点 网络视图)</li> </ul></td><td>·智尔&gt; 4 () 设备视图 () 设备视图 () 动作 加载作(*CC_1*) eth模块</td><td>▶ 信息 原目 KOE S</td><td>SC SC SC SC SC SC SC SC SC SC</td><td>4) 2019 Automatio POR</td></pi<></pi>		■	<ul> <li>二 1) 在顶目</li> <li>(点 网络视图)</li> <li>(点 网络视图)</li> </ul>	·智尔> 4 () 设备视图 () 设备视图 () 动作 加载作(*CC_1*) eth模块	▶ 信息 原目 KOE S	SC SC SC SC SC SC SC SC SC SC	4) 2019 Automatio POR
	▼ ● 後裔 ● 00 ● 00	▲ 回帰第 ● 2016年3月1日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日日	W     W     W     W     Source	ت	<ul> <li>工 (在顶目)</li> <li>通 网络视图</li> <li>取消</li> </ul>	·習茶> 4 ·習茶> 4 ·習茶> · 資 设备规图 · 君 · · · · · · · · · · · · ·	▶ 【言: 京目 ROLE S S 3 3 3 3 4 3 4 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 6 5 5 6 5 5 6 5 5 6 5 6 5 6 6 6 6 6 6 7 6 6 7 6 7 6 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 <td>33 107_648it 已打开。 107_648it 已有一个个个个个个个个个个个个个个个个个个个个个个个个个个个个个个个个个个个个</td> <td>4) 10 2019/ Automation POR</td>	33 107_648it 已打开。 107_648it 已有一个个个个个个个个个个个个个个个个个个个个个个个个个个个个个个个个个个个个	4) 10 2019/ Automation POR
	▼ ● 後裔 BOT_64BithROBC \$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$	▲ 回答 ● 264Bit I = 64Bit ■ 0 = 1 = 0 ■ 0 = 1 = 0 ■ 0 = 1 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 ■ 0 = 0 <td>W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W</td> <td>U 2 2 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3</td> <td><ul> <li>・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・</li></ul></td> <td>·證示&gt; ·證示&gt; ·證示&gt; ·證· ·證· · · · · · · · · · · · · ·</td> <td>》 信息: 项目 ROIE</td> <td>33 107_648it 已打开。 107_648it 已 107_648it 0 107_648it 0 107_64</td> <td>10 2019/ Automation POR</td>	W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W	U 2 2 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3	<ul> <li>・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・</li></ul>	·證示> ·證示> ·證示> ·證· ·證· · · · · · · · · · · · · ·	》 信息: 项目 ROIE	33 107_648it 已打开。 107_648it 已 107_648it 0 107_648it 0 107_64	10 2019/ Automation POR
	▼ 後裔 BOT_64BitNOBC \$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$	▲ 回答 ● 「● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ●	<ul> <li>● 帮助(r)</li> <li>● 特定在线 ● 特定無线</li> <li>● 特定在线 ● 特定無线</li> <li>● 特定在线 ● 特定無线</li> <li>● *</li> <li>○ •</li> <li>○ •<td>U 2 3 4 3 4 3 4 3 5 7 5 7 5 7 5 7 5 7 5 7 5 7 5 7 5 7 5</td><td><ul> <li>社 (本立)(日本)</li> <li>(本立)(日本)</li> <li>(-(+)(1+1)(1+1)(1+1)(1+1)(1+1)(1+1)(1+1)</li></ul></td><td>· · · · · · · · · · · · · ·</td><td>▶ ● 積目 「原目 ROE 「 「 日 「 日 「 日 「 日 「 日 「 日 「 「 日 「 日 「 日 「 日 「 日 「 日 「 日 「 日 「 日 「 日 「 日 「 日 「 日 「 日 「 「 」 「 「 日 「 「 「 「 」 「 」 「 」 「 」 「 」 「 」 「 」 「 」 「 」 「 」 「 」 「 」 「 」 「 」 「 」 「 」 「 」 」 「 」 」 「 」 「 」 」 」 」 「 」 」 」 」 」 」 」 」 「 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」</td><td>33 107_648it 已打开。 107_648it 已有一个人, 107_648it 日, 107_648it 日, 1</td><td>Utomation POR</td></li></ul>	U 2 3 4 3 4 3 4 3 5 7 5 7 5 7 5 7 5 7 5 7 5 7 5 7 5 7 5	<ul> <li>社 (本立)(日本)</li> <li>(本立)(日本)</li> <li>(-(+)(1+1)(1+1)(1+1)(1+1)(1+1)(1+1)(1+1)</li></ul>	· · · · · · · · · · · · · ·	▶ ● 積目 「原目 ROE 「 「 日 「 日 「 日 「 日 「 日 「 日 「 「 日 「 日 「 日 「 日 「 日 「 日 「 日 「 日 「 日 「 日 「 日 「 日 「 日 「 日 「 「 」 「 「 日 「 「 「 「 」 「 」 「 」 「 」 「 」 「 」 「 」 「 」 「 」 「 」 「 」 「 」 「 」 「 」 「 」 「 」 「 」 」 「 」 」 「 」 「 」 」 」 」 「 」 」 」 」 」 」 」 」 「 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」 」	33 107_648it 已打开。 107_648it 已有一个人, 107_648it 日, 107_648it 日, 1	Utomation POR
	★ 後裔 BOT 64BHNOBC \$(0) 法顷(0) ★ 3 ± (***) ★ 3 ± (***) ● 1 ◆ 秋谷米 ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ * ● 2 ◆ *	▲ 印 子 子 子 子 子 子 子 子 子 子 子 子 子 子 子 子 子 子	() 帮助(rt) () 帮助(rt) () 学校室在线 () 特征高线 () 学校室在线 () 特征高线 () 注意 () 定 () [) [) [) [) [) [] [] [] [] [] [] [] [] [] [] [] [] []	U () () () () () () () () () ()	<ul> <li>・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・</li></ul>	·智尔> 4 () 设备视图 () 设备视图 () 动作 加续 PLC_1* () 动作	▶ ○ 信. ◎ 项目 Rote ● 项目 ■ 送政項 >	33 107_648it 已打开。 107_648it 已打开。 107_648it 已打开。 118	4) 10 2019/ POR
	▼ 秋谷 ● ひろ ● ひろ	APPA 4	W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W	الله المحالي ا المحالي المحالي المحالي المحالي المحالي	<ul> <li>・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・</li></ul>	·图尔> ·图尔> ·图尔> ·图尔> ·图尔> ·图· ·图· ·图· ·图· ·图· ·图· ·图· ·图	▶ 「信」	33 107_648it 已打开。 107_648it 已有一个人。 107_648it 已有一个人。 107_648it 已有一个人。 107_648it 已有一个人。 107_648it 已有一个人。 107_648it 已有一个人。 107_648it 日, 107_648it 已有一个人。 107_648it 日, 107_648it 日	U 10 2019/ POR POR
	▼ ● 後裔 BOT_64BithROBC \$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$\$	▲ 回答 ● 1000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000 - 000	W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W	U 2 2 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3	■ ■  ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ●	·證宗> · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	▶ 「 信.	33 107_648it 已打开。 107_648it 已 107_648it 0 107_648it 0 107_64	10 2019/ POR     POR     Image: second secon
	★ 後裔 BOT_C4BHNOBCC \$(0) 法顷(0) ★ 予ま(予ま) ★ 予ま(予ま) ★ 予報結果 ● 秋結果 ● 秋台県 ● 秋台県<	▲ 田田 (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1)	<ul> <li>● 帮助(r)</li> <li>● 帮助(r)</li> <li>● 特室在线 ● 特型面线</li> <li>● 特型面线</li> <li>● 特型面线</li> <li>● 特型面线</li> <li>● 特型面线</li> <li>● 特型面线</li> <li>● 第</li> <li>● 第</li> <li>○ ま</li> <li>● 第</li> <li>○ ま</li> <li>● 第</li> <li>○ ま</li> <li>● 第</li> <li>○ ま</li> <li>○ ま</li></ul>	U () () () () () () () () () ()	<ul> <li>・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・</li></ul>	· · · · · · · · · · · · · ·	P 信心 项目 RODE S S 2 使作目 2 使作目 2 使作目 2 使作目 2 使作目 3 使作目 4 使作用 4 使用 4 使	S S S S S S S S S S S S S S	II 2019/ Automation POR
	● 後裔       BOT_64BithROBC       気(の) 送頃(h)       × つま(***)       ● 後荷米       ● 秋荷米       ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ●	▲ 回答 ● 2016年3月1日 <td>秋郎(r)     秋室在线 愛 検室高級     が 神室在线 愛 検室高級     が 神 室 在线 愛 検 室高級     が 神 室 在     が 中 室     が 中 空     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 者     で 教 知 快 者     で 教 知 快 者     で 教 知 快 者     で 教 知 か 者     で 教 知 か 者     で 教 知 か 者     で 教 知 か 者     で 教 知 か 者     で 教 知 か 者     で 教 知 か 者     で 教 知 か 者     で 教 知 か 者     で 教 和 本     で 教 和 本     で 教 和 本     で 教 和 本     で 教 和 本     で 人     で 教 和 本     で 人     で 教 和 本     で 人     で 教 和 本     で 人     で 教 和 本     で 人     で 人     で 教 和     で 教     の か 本     で 教 和 本     で 教 和 本     で 教 和 本     で 教 和     で 教 和     の か 本     で 教 和     で 教 和     で 教 和     で 教 和     の か 本     で 教 和     で 教 和     の か 本     で 教 和     の か 本     で 教 和     の か 本     で 教 和     の か 本     で 教     で 教     の か 本     で 教     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か か     の か 本     の か     の か か     の か     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か     の か     の か     の か     の か 本     の か     の か 本     の か 本     の か 本     の か     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か     の か     か     か 本     の か     の か     か     の か     か</td> <td>U</td> <td><ul> <li>・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・</li></ul></td> <td>·智尔&gt; 4 ·智尔&gt; 4 · 设备视图</td> <td>▶ 〕 信. ↓ 项目 Rote S ↓ 项目 ( ) 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、</td> <td>SC SC SC SC SC SC SC SC SC SC</td> <td>10     2019/ Automation POR     I</td>	秋郎(r)     秋室在线 愛 検室高級     が 神室在线 愛 検室高級     が 神 室 在线 愛 検 室高級     が 神 室 在     が 中 室     が 中 空     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 音     で 教 知 快 者     で 教 知 快 者     で 教 知 快 者     で 教 知 快 者     で 教 知 か 者     で 教 知 か 者     で 教 知 か 者     で 教 知 か 者     で 教 知 か 者     で 教 知 か 者     で 教 知 か 者     で 教 知 か 者     で 教 知 か 者     で 教 和 本     で 教 和 本     で 教 和 本     で 教 和 本     で 教 和 本     で 人     で 教 和 本     で 人     で 教 和 本     で 人     で 教 和 本     で 人     で 教 和 本     で 人     で 人     で 教 和     で 教     の か 本     で 教 和 本     で 教 和 本     で 教 和 本     で 教 和     で 教 和     の か 本     で 教 和     で 教 和     で 教 和     で 教 和     の か 本     で 教 和     で 教 和     の か 本     で 教 和     の か 本     で 教 和     の か 本     で 教 和     の か 本     で 教     で 教     の か 本     で 教     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か か     の か 本     の か     の か か     の か     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か     の か     の か     の か     の か 本     の か     の か 本     の か 本     の か 本     の か     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か 本     の か     の か     か     か 本     の か     の か     か     の か     か	U	<ul> <li>・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・</li></ul>	·智尔> 4 ·智尔> 4 · 设备视图	▶ 〕 信. ↓ 项目 Rote S ↓ 项目 ( ) 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、	SC SC SC SC SC SC SC SC SC SC	10     2019/ Automation POR     I
	○ ● 後着 ● 0 ● 後着 ● 0 ● 0 ● 0 ● 0 ● 0 ● 0 ● 0 ● 0 ● 0 ● 0	▲ 回答 ● 10 Geb (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1)	W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W	الله المراجع ال الله المراجع ال الله المراجع ال	<ul> <li>・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・</li></ul>	·图示> ·图示> ·图示> ·图示> ·图·波音观图 ·图·加载"和C_1" · · · · · · · · · · · · · · ·	▶ 「信」	2 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3	I 10 2019/ POR
	▼ ● 後裔 ● ○ ● 後裔 ● ○ ● ○ ● ○ ● ○ ● ○ ● ○ ● ○ ● ○ ● ○ ● ○	▲ 回答: 和 回答: 1里(1) 第 二 単 下 1里(1) 第 二 単 下 1里(1) 単 市 1里(1) 単 音 版約状态和は約1 目标: ・ PLC:1 ・ PLC:	W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W     W	U 2 2 2 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3	<ul> <li></li></ul>	· · · · · · · · · · · · · ·	▶ ○ 信. 项目 A00 5	33 107_648it 已打开。 107_648it 已有一个人, 107_648it 日有一个人, 107_648it 日有一	10 2019/ Automation POR

23. 下载完成

Kiemens - C:\Users\FDH\Desktop\ROBOT_	64Bit\ROBOT	_64Bit						_ # ×
项目(P) 编辑(E) 视图(V) 插入(I) 在线(O)	选项 <mark>(ℕ)</mark> 工	.具(11) 窗口(W)	帮助(H)				Totally Integrate	d Automation
📑 🎦 🔒 保存项目 昌 🐰 🗐 🗊 🗙 🎙	ີງ ± (≃i ± 📲	🖁 🛄 🛄 📲 I	🛃 💋 转至在线	🧭 转至离线 🏭 🖪 📕 🧩 🖃 🛄 <在项目中搜索>	- Gai		. otaliy intograto	PORTAL
项目树		ROBOT_64Bit	设备和网络					_ # = × •
设备					2	拓扑视图	📥 网络视图	₩ 设备视图
 Bi	🔲 🔂		] @_±				-	<u>唐</u> [1]
▼ 🔄 ROBOT_64Bit	^							= ¥
📅 📑 添加新设备								
😃 📥 设备和网络		PLC_1		r30ib-iodevice				2
PLC_1 [CPU 1214C DC/DC/DC]		CF0 1214C		RUG 1				伯
□1 设备组态				PIC_1				. <del></del>
♥ 在线和诊断	=							
								RF.
▶ <b>○</b> 在线备份								
Traces								· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·
▶ 📴 设备代理数据		< j III j			>	100%		
22 程序信息					9	0.属性	3]信息 🔒 🛛 🕄 🕄	断「「三」」
■ PLC 报警文本列表		常規 交	叉引用 编	<del>کر</del>				
▶ 1 本地模块			<b>- 所有</b> 満自					
▶ <b>□</b> 分布式 I/O			小川門相感					
▶ 🔜 未分组的设备		. 200 mm			杜五		149 D+ 20	
▶ 100 安全设置		1 忌	あけまう男でおけて	h.	将王	· -	1期 时间	
▶ 公共数据	*	Ă	設由組太加裁击T	njo bo		2	019/10/22 10:09:00	-
▼ 肝细況図		8	PIC1已自动。	0*		2	019/10/22 10:09:56	
□ 模状		ă n	/ain'下载成功。			2	019/10/22 10:08:58	-
		1	Intel(R) 82577LM	Gigabit Network Connection 上的设备已完成。在网络上找		2	019/10/22 10:07:31	_
名称		<ol> <li>扫描接口</li> </ol>	Intel(R) 82577LM	Gigabit Network Connection 上的设备已完成。在网络上找		2	019/10/22 10:07:47	
➡ 设备组态	^	<ul> <li>下载完成</li> </ul>	(错误:0:警告	: 0) •		2	019/10/22 10:09:57	
星 在线和诊断								¥
Destal 細図 副首集	· 			····		2 下船字:	ま (雄混・丙・軟牛・)	
		н <u>194</u> Ф	,			1.24%		
			W		~	5	2 🗘 🔺 😼 📴	

## 24. 编程下载

JA Si	emens - C:\Users\FDH\Deskto	NROBOT_64Bit\ROBOT_6	4Bit		-	۰×
项目(	(P) 编辑(E) 视图(V) 插入(I)	在线(O) 选项(N) 工具	(1) 窗口(W) 帮	助(H)	Totally Integrated Automation	
4	🦹 🔚 保存项目 📑 🐰 🧐	.∃X "೧±("± 🖷		🔊 转至在线 🌌 <b>转至离线 🎒 📗 📑 🗡 🖃 🛄 《</b> 在项目中搜索》	A PORT	AL
► R	OBOT_64Bit → PLC_1 [CPU	1214C DC/DC/DC] > 程	序块 ▶ Main [(		_ • • •	×
ĸ	🕯 🚜 🖻 👻 🔍 🗮 🚍 🛢	🗩 🗶 ± 🗶 ± 🖉 ± 🖻	= 😥 🧐 😡 🕯	🗄 🥵 🍄 두 🖢 🦌 📢 🚱 😋 🔒		満
	Main					~/
맾	名称	数据类型	默认值	注释		- 2
3冊 1	✓ Input	Bool		Initial call of this OB		<u> </u>
a 🔒	Remanence	Bool		=True, if remanent data are available		_ #
-	⊩⊣⊢⊸⊢ 馏 ↦ ᅼ					<b>中</b>
-	程序段 1:					発 く
	注释					
				0 m + m		型
	"Tag_1"			%04.2 "Tag_6"		
				( )		
				%Q4.3 "Tan 2"		
				( )		
				%Q65.6		
				18g_4		
				%Q65.7		
				"Tag_5"		
					_	
					100% 💽	
					風居性 16息 12 12 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10	
	Portal 视图 😐 🕮	览 📩 设备和网	li 🔁 А 🥠 (	9 🍨 🥅 🚓 👕 🔛	🔜 😪 已通过地址 IP=192.168.0.1 连接到 P 🛛 🗰	
				TIA		1
	) 🔽 🚺 🗖			2 <u>M151</u>	2019/10	0/22

25. 测试机器人的 DI1-D12 前 2 位检查通讯结果 OK (64 个字节 I/O)



26. 测试机器人的 DI511-D512 后 2 位,检测通讯结果 OK (64 个字节 I/O)



## 二、机器人设置

1. 设置机器人 Profinet IP 地址: 按下示教器上 MEUN 键→ 5 I/0 → 选中 I/0 2 页面→PROFINET (M) → ENTER →选中 2 频道(备注: 2 频道是机器人做从站) →按下 DISP 键 →选中 IP 地址→按下 F4 键(编辑)→编辑完成后→按下 F1 键 →(适用)→完成 IP 地址编辑。

		~~~	赤蚕牛块[curr]块 /	
1/1 1/0 1/2 1/0	の 完計 に の の の の の の の の の の の の の	-010 投点如键2 0001 行0 T1 P	中止 关节	10%
I/0 数字输出		+ 10	T/0 2	
<ul> <li>I 实用工具</li> <li>2 试运行</li> <li>3 手动操作</li> <li>4 报警</li> <li>5 I/0</li> <li>6 设置</li> <li>7 文件</li> <li>8</li> <li>9 用户</li> <li>0 一 下页 一</li> </ul>		1/0 1 1 单元 接口 2 自定义 3 数字 4 模拟 5 组 6 机器人 7 UOP 8 SOP 9 DI->DO 互连 0 下页	1 I/O 连接设备 2 标志 3 PROFINET(M) 4 5 6 7 8 9 0 下页	
	菜单收藏	夹(press and 1	nold to set)	

1		PRIO-	379 PWIO语道 2 抵	博 1 空闲		1
		1 0 0 26 1	101 行0 T1 中止 新谱 (C)	关节	10%	
	PPN-IP-CI (CII)	1. 0. 0. 20 19		1/4		
	定址模式 过去值:	DCP				
	DCP DHCP(Mac) DHCP(名称)					
	DHCP (各户1	D)				

	异常 JOG -010 按, RSR0001 行0	気动键之前需先按[SHIFT]键 TI 中止 关节	10%
■ 1频道 ■ 开关 ■ 10-控制 ■ 2频道 ■ 开关 ■ I0-设备	.0.20     200,20     200,20     100       地址设定:     参数     意址模式       即地址     1     1       前码     2     2	2/5 数值 DCP 192.168.0.2 255.255.255.0 0.0.0.0 r30ib-iodevice	

● 100 -010 按点动键之前需先按[SHIFT]键 日行 単 1/0
IP地址 过去值: 192.168.0.2
192 · 168 · 0 · 2
适用取消

注意要跟电脑上组态机器人的 IP 地址一致!

2. 编辑插槽类型和字节长度: 按下示教器上 MEUN 键→ 5 I/0 → 选中 I/0 2 页面→PROFINET(M) → ENTER →按下 F4 键(编辑)→选中输入输出插槽→编辑 完成后→按下 F1 键(适用)→光标移到插槽大小→按下 F4 键(编辑)选中字节 大小→按下 F1 键(适用)→编辑完成。

MERI Maria PFN-TP-CT (CH)	PRI0-379 PMI0) RSR0001 行0 11     1 0 0 26 255 (2)	道 2 插槽 1 空闲 中止 关节	10%
插槽1 设定:	1.0.0.20 2001 (C)	1/2	
参数 插槽类型 插槽大小	数值 输入输出插槽 64字节		
1			
话田	取消	编辑	

PRIO-379 PMIO	通道 2 插槽 1 空闲
世代 2017 10 100 26 2 新道(CI)	11 中止 关节 10%
插槽1 设定:	2/2
参数 数值 插槽类型 输入输出插槽	
插槽大小 64子节	
•	Þ
	※ 编辑
适用	日、「「」「」「」」「」」「」」「」」「」」「」」「」」「」」「」」」「」」」「

3.公用 I/O 配置: 按下示教器上 MEUN 键→ 5 I/O → 选中 I/O 1 页面→3 数字 →ENTER →I/O 数字输入→F2 (分配)

- DI 范围:本项目组态了 64 个字节输入/64 个字节输出所以输入的范围是 1-512 之间;
- 机架: 102 机器人做从站,101 是机器人做主站;
- 插槽: 1
- 开始点: 19, 机器人的前面 18 点是作为专用的, 所以从 18 点开始;

	O Second PRIO	-379 PMIO通道 001 行0 11	2 插槽 1 空闲 中止 天节	109
I/0 数字输入 # <sup>范围</sup>	机架 插槽 开始	2/2 台点 状态		<u>^</u>
1 DI[ 1- 255 2 DI[ 256- 512	102 1 102 1 102 1 2	19 ACTIV 56 ACTIV		
设备名称: PMIO				
[类型]	一览	IN/OUT	清除	2 帮助

- DO 范围:本项目组态了 64 个字节输入/64 个字节输出所以输入的范围是 1-512 之间;
- 机架: 102 机器人做从站,101 是机器人做主站;
- 插槽:1
- 开始点: 21, 机器人的前面 20 点是作为专用的, 所以从 21 点开始;

I/0 数字输出	PRIO-379 PMIO通道 RSR0001 行0 T1	1 2 插槽 1 空闲 中止 关节	
# 范围 1 DO[ 1- 255] 2 DO[ 256- 512]	2/2 机架 插槽 开始点 状态 102 1 21 ACTIV 102 1 256 ACTIV		-
设备名称: PMIO			

● 重启:按下 FCTN 键→下页→ENRER→8 重新启动→设置完成

三、自动启动条件
1. 专用输入信号 UI1: \*IMSTP 瞬时停止 为 ON(PLC 程序给出 ON 信号对应 UI1)
2. 专用输入信号 UI2: \*HOLD 暂停 为 ON (PLC 程序给出 ON 信号对应 UI2)
3. 专用输入信号 UI3: \*SFSD 安全速度 为 ON(PLC 程序给出 ON 信号对应 UI3)
4. 专用输入信号 UI8: \*ENBL 使能 为 ON (PLC 程序给出 ON 信号对应 UI8)
5. 专用输入信号 UI9 RSR1 程序号 1 为 ON (PLC 程序给出 ON 信号对应 UI9)
6. 示教器按钮在自动状态,控制柜按钮在 AUTO 状态
7. 专用输入信号 UI6: START 信号按下启动按钮 (PLC 程序给出 ON 信号对应 UI6)



注意:要让机器人暂停时需要给专用输入信号 UI2: \*HOLD 暂停 为 OFF (PLC 程序给出 OFF 信号对应 UI2),暂停后再启动时先要给专用输入信号 UI5 ON 信号 复位一下,再给专用输入信号 UI6: START ON 信号才能启动。

● 机器人将自动运行(要在 RSR1 程序中编辑好运行生产程序)

7D#

2019.10.22