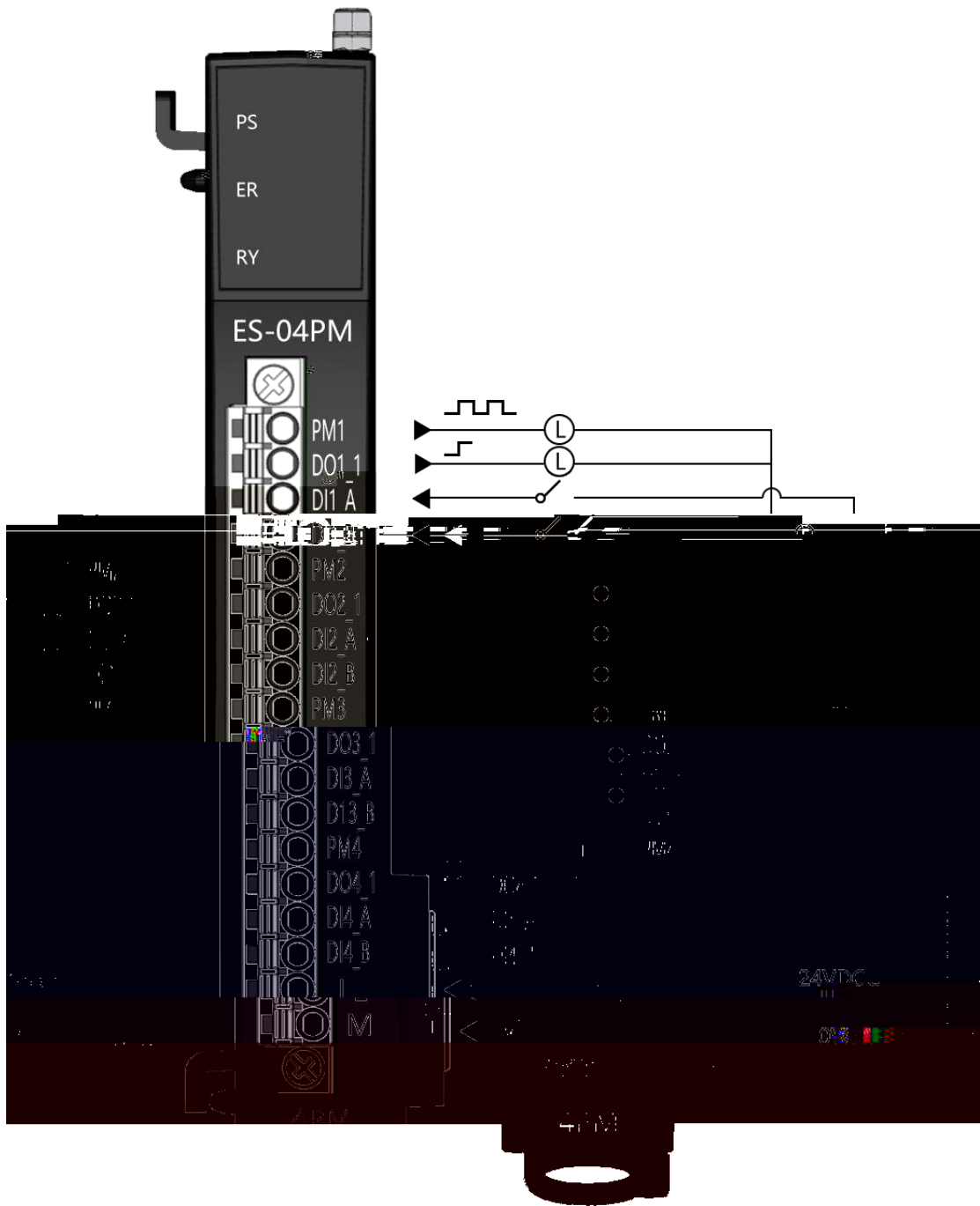

透科自动化

ES-04PM

AM401







[Grey Header Row]									

Blank header bar

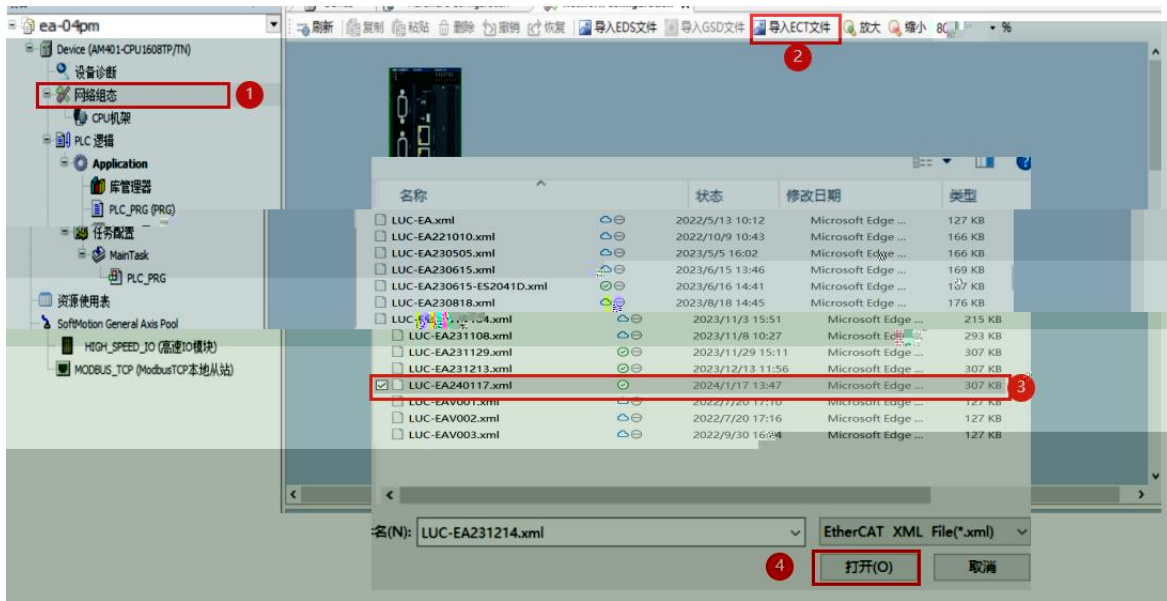
2.

3.

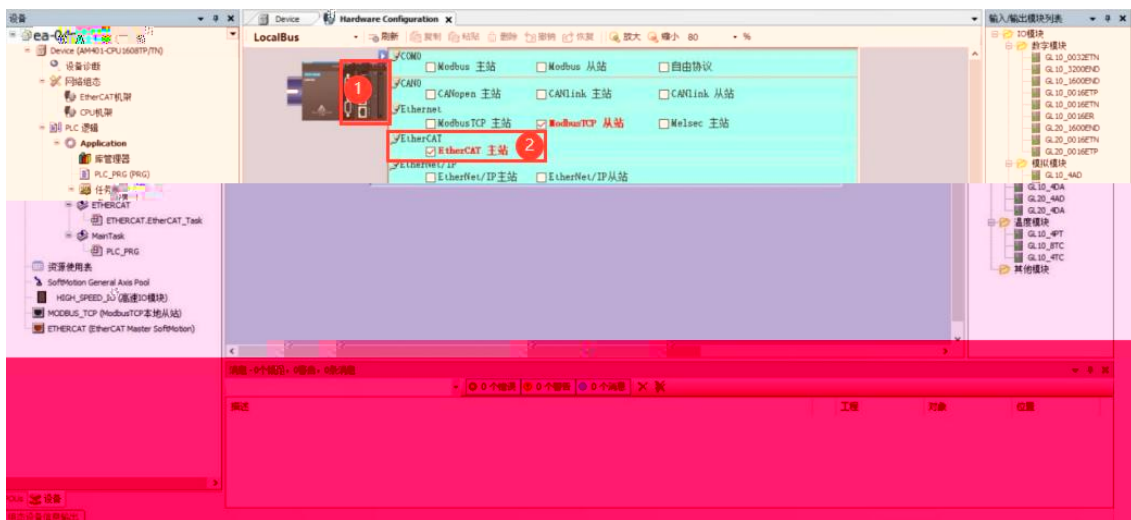
3.1



3.2.3 ECT XML



3.2.4 EtherCA



3.2.5 ES-04PM



名称	值	位长度
ES04PM CH1_DQ_MODE	16#00000000	16

名称	值	位长度
ES04PM CH1_DQ_MODE	16#00000000	16

名称	值	位长度
ES04PM CH1_DI_MODE	16#00000000	16

名称	值	位长度
ES04PM CH1_DI_MODE	16#00000000	16

名称	值	位长度
ES04PM CH1_DI_FITILE	16#00000000	16

名称	值	位长度
ES04PM CH1_DI_FITILE	16#00000000	16

名称	值	位长度
ES04PM CH1_StartVelocity	16#000003E8	32

名称	值	位长度
ES04PM CH1_MaxVelocity	16#000186A0	32

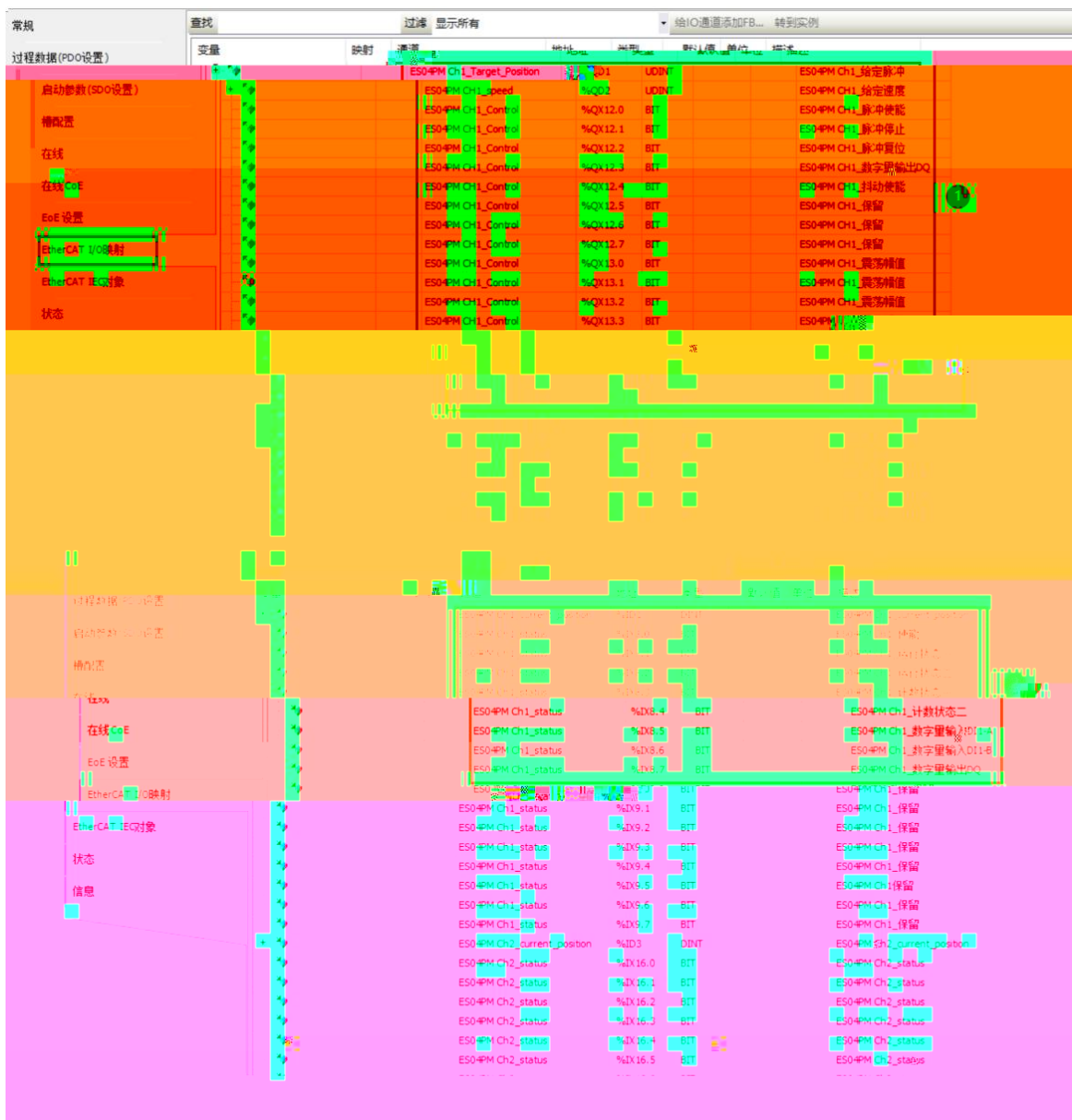
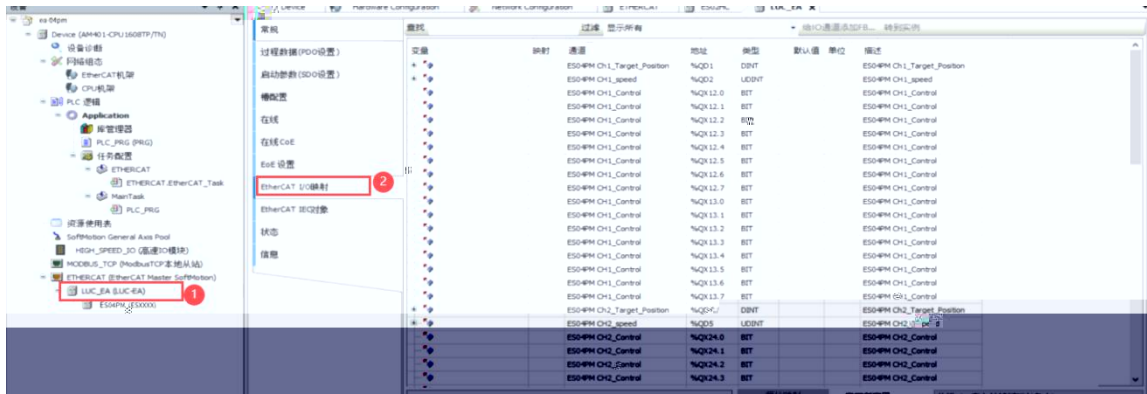
名称	值	位长度
ES04PM CH1_SigMoidTime	16#00000064	16

名称	值	位长度
ES04PM CH1_Sigtype_Shake	16#00000001	16

名称	值	位长度
ES04PM CH1_Sigtype_Shake	16#00000001	16

名称	值	位长度
ES04PM CH1_Error_Mode	16#00000000	8

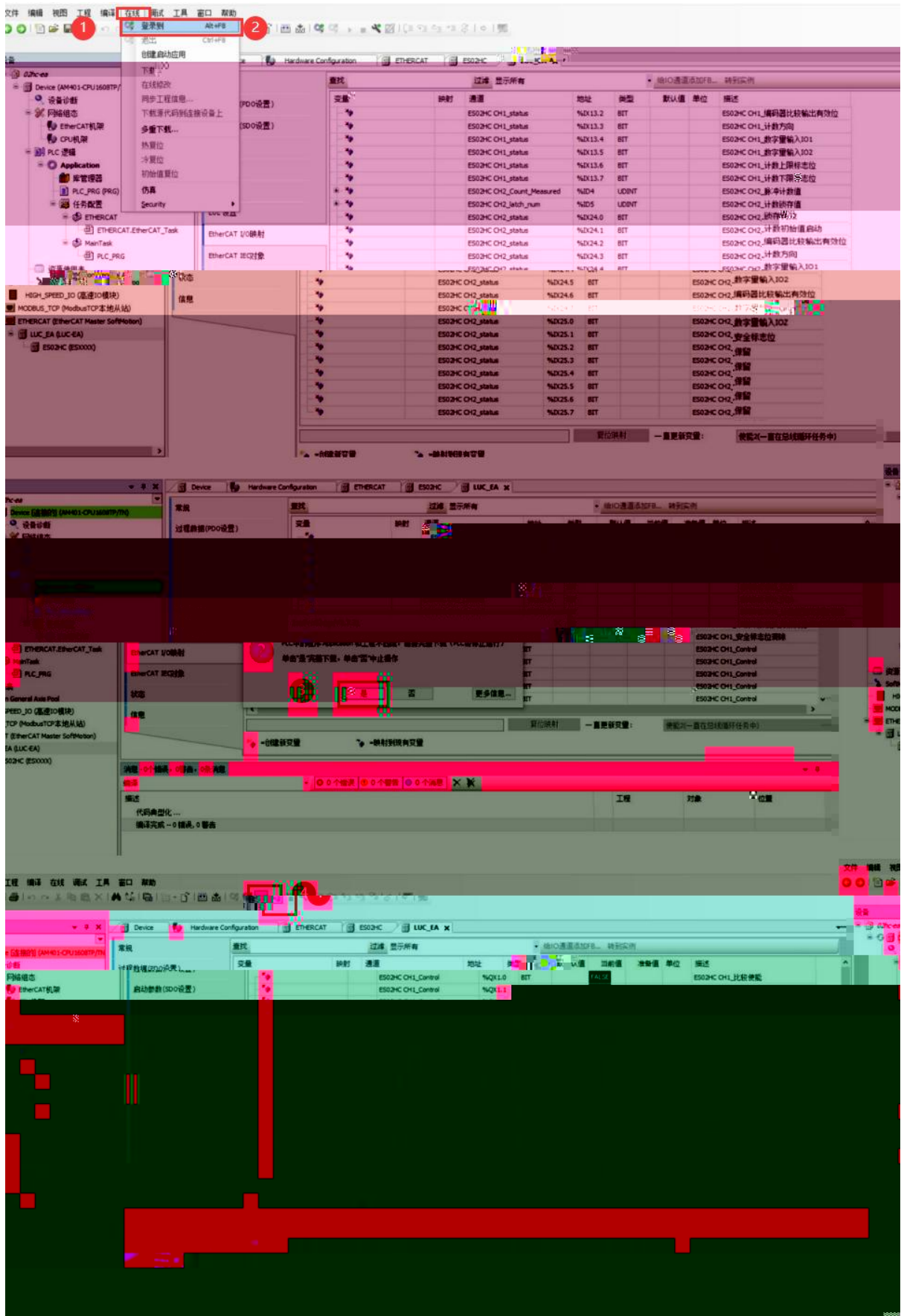
3.2.7 I/O



3.2.8

04PM ETHERCAT							
			16#			16#	
ES04PM CH1_DQ_MODE							
ES04PM CH1_DI_MODE							

ES04PM CH1_DI_FITILE						
ES04PM CH1_StartVelocity						
ES04PM CH1_MaxVelocity						
ES04PM CH1_SigMoidTime						
ES04PM CH1_Sigtype_Shakee						
ES04PM CH1_Error_Mode						

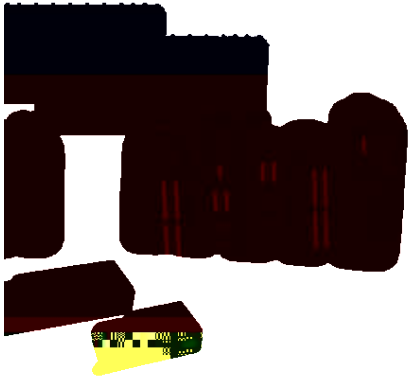




技科自新
LATCOS

1120042-12/20190707

04/07/20



0510-85888030