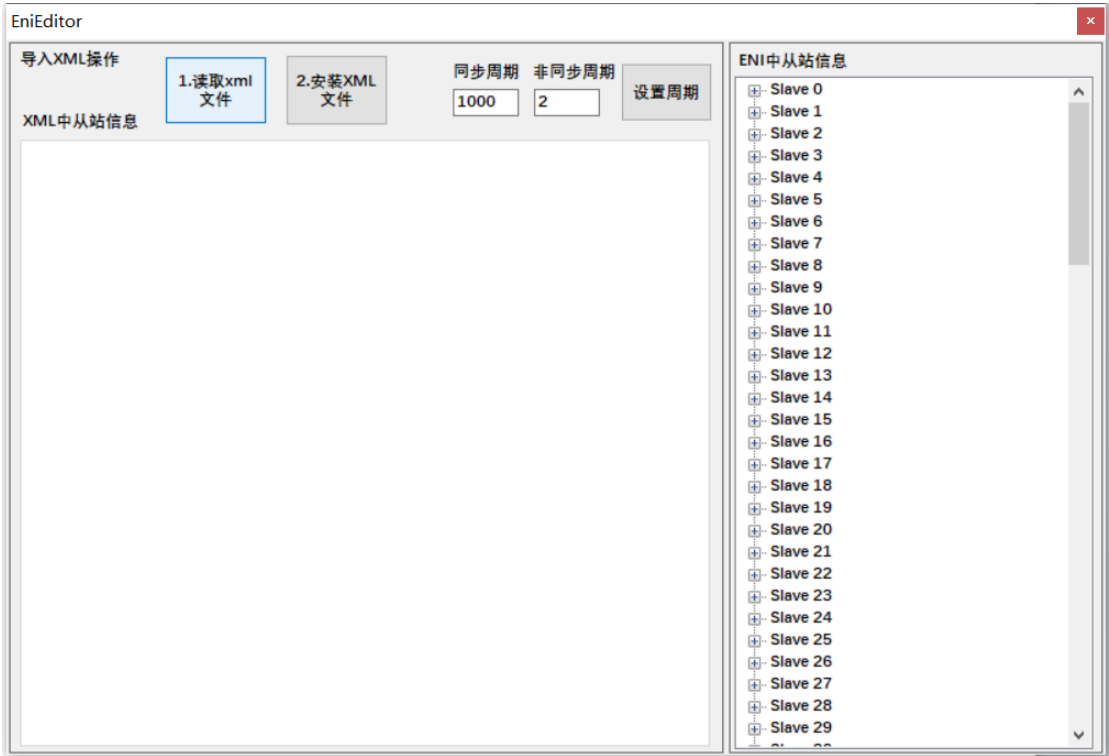


1. 1.7.4.1 驱动包含 EniEditor 功能，可以针对常规的伺服 XML 以及 IO 的 XML 进行导入。在 Motion Assistant 的菜单栏中“总线操作” — “安装 XML”。



2. 在界面中点击读取 XML 文件



3. 以 SMC 电缸为例。读取 SMC 的电缸 XML 文件。界面如图所示



4. 根据 SMC 总线手册进行配置 PDO 通道映射的变量

INDEX (SUB)	Size	Name
6010h	2 bytes	Signal allocated to the input port
6011h	2 bytes	Controller information flag
6020h	4 bytes	Current position [0.01mm]
6021h	2 bytes	Current speed [mm/s]
6022h	2 bytes	Current pushing force [%]
6023h	4 bytes	Target position [0.01mm]
6030h (1)	1 byte	Alarm1
6030h (2)	1 byte	Alarm2
6030h (3)	1 byte	Alarm3
6030h (4)	1 byte	Alarm4

6010h 为 Signal allocated to the input port, 需要按位来读取, 可以配置成 Di

6011h 为 Controller Information Flag, 需要按位来读取, 可以配置成 Di

6020h 为 Current Position, 需要直接读取 32 位的数据, 可以配置成 Ai

6021h 为 Current Speed, 需要直接读取 16 位的数据, 可以配置成 Ai

...

6030h 如果不需要使用的话可以设置 NoMap

1600h 组也按上述方法设置...

Index (SUB)	Size	Name
7010h	2 bytes	Output port to which signals are allocated
7011h	2 bytes	Numerical data flag
7012h	1 byte	Start flag
7020h	1 byte	Movement mode
7021h	2 bytes	Speed
7022h	4 bytes	Target position
7023h	2 bytes	Acceleration
7024h	2 bytes	Deceleration
7025h	2 bytes	Pushing force
7026h	2 bytes	Trigger LV
7027h	2 bytes	Pushing speed
7028h	2 bytes	Moving force
7029h	4 bytes	Area1
702Ah	4 bytes	Area2
702Bh	4 bytes	In Position

5. 配置号以后点击“2.安装 XML 文件”，会提示“安装完成”。至此配置完成。然后打开 Motion Assistant，连接 SMC 电缸，我们可以看到对应的 DIO 和 AIO，按照顺序操作即可控制。