

三菱 FX5U CC-Link IEF Basic 控制松下 EtherCAT 伺服

1. 产品概述

产品功能

本产品实现 CC-Link IEF Basic 网络与 EtherCAT 网络的互连互通。该网关可实现双向数据交换，实现 EtherCAT 设备和 PROFINET 控制器的数据交互。

产品特点

应用广泛：支持 EtherCAT 接口的伺服驱动器、耦合器、仪表、PLC、DCS、FCS 等等。

配置简单：用户不必了解 EtherCAT 协议和 CC-Link IEF Basic 协议细节，只需要参考手册，根据要求就能配置网关，不需要复杂编程，即可在短时间内实现连接功能。

免责声明条款

感谢您购买高迈德产品。在使用之前，请仔细阅读本声明，一旦使用，即被视为对本声明全部内容的认可和接受。请严格遵守手册、产品说明和相关的法律法规、政策、准则安装和使用该产品。在使用产品过程中，用户承诺对自己的行为及因此而产生的所有后果负责。因用户不当使用、安装、改装造成的任何损失，高迈德将不承担法律责任。本产品及手册为高迈德版权所有。未经许可，不得以任何形式复制翻印。关于免责声明的最终解释权，高迈德所有。

2. 产品外观



2.1 指示灯定义

状态\灯	PWR	RUN	CC.OK	CC.err	ECT	E.err
亮	电源接通	ENI 有效	CC-Link IE F B 网络 通讯正常	CC-Link IE F B 网络 通讯异常	EtherCAT 网络所有从站 为 OP 状态	——
灭	电源故障	ENI 无效	CC-Link IE F B 网络 通讯异常	CC-Link IE F B 网络 通讯正常	——	EtherCAT 网络正常
闪烁	——	——	——	——	若干从站 非 OP 状态	若干从站通讯 异常

2.2 硬件端口

引脚	功能
VCC	24V+, 直流 24V 电源正, 范围 9-30V
GND	0V, 直流 24V 电源负
PE	PE, 地
Ethernet 网口	连接电脑配置网关工程
EtherCAT 网口	连接 EtherCat 从站如何伺服驱动器
LAN1 网口	LAN1 与 LAN2 具备交换机功能,网关作为 CC-Link IE FB 从站和 CC-Link IE FB 主站如三菱 H5UPLC
LAN2 网口	

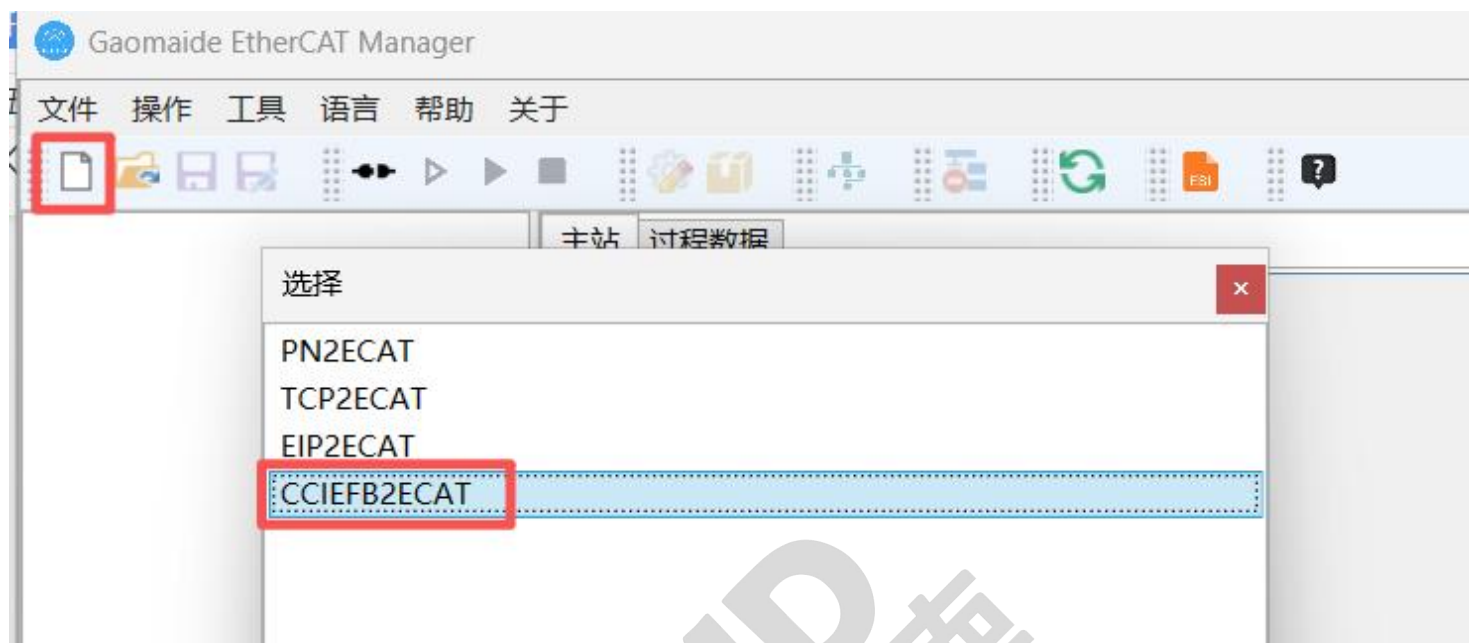
3.Gaomaide EtherCAT Manager 配置软件

3.1 软件配置步骤

- (1) 第一步：新建工程；
- (2) 第二步：安装从站设备 ESI 文件；
- (3) 第三步：添加/扫描从站并配置主从站参数；
- (4) 第四步：下载运行；

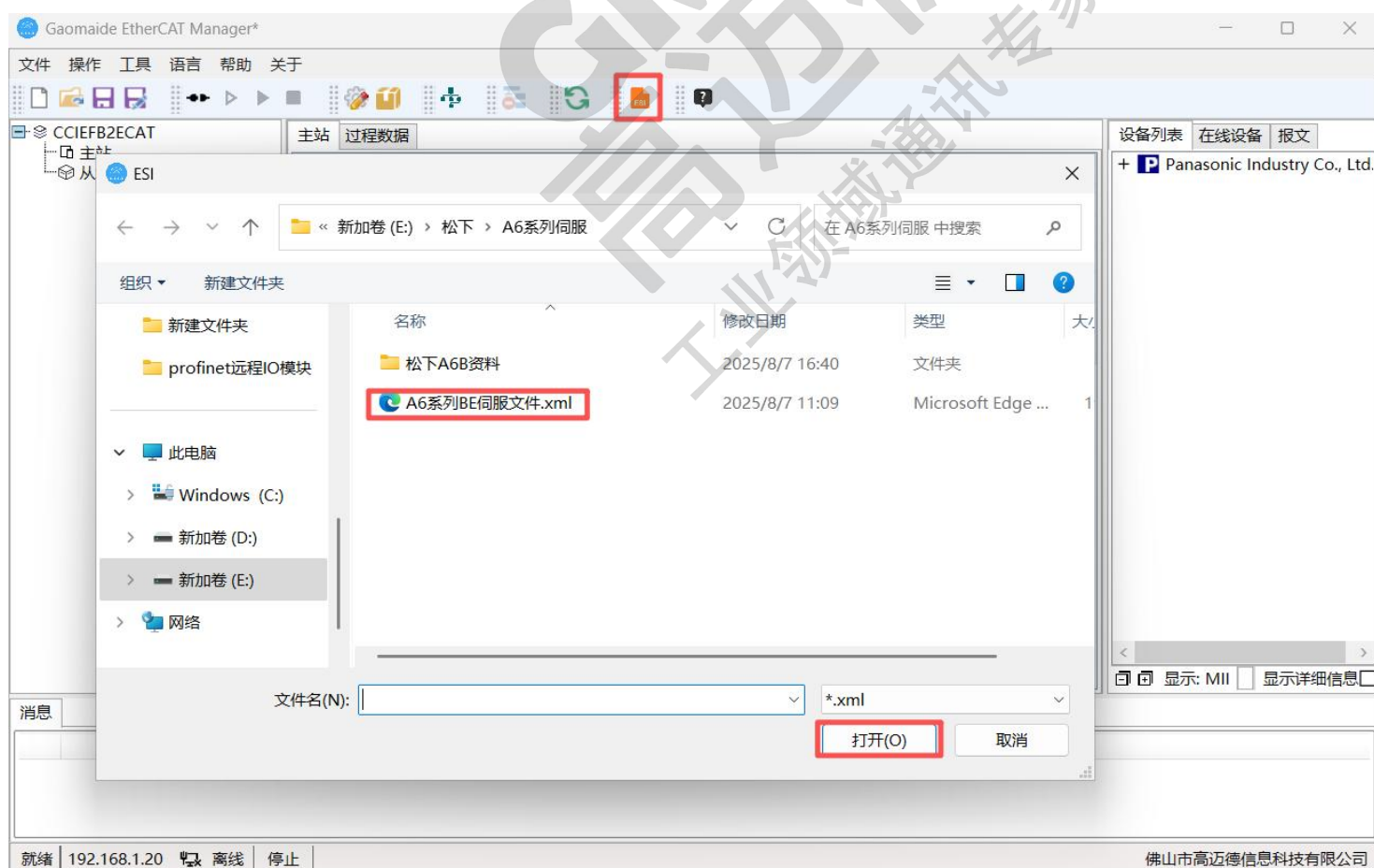
3.2 新建工程

点击左上角空白文件，选择 CCIEFB2ECAT 模块



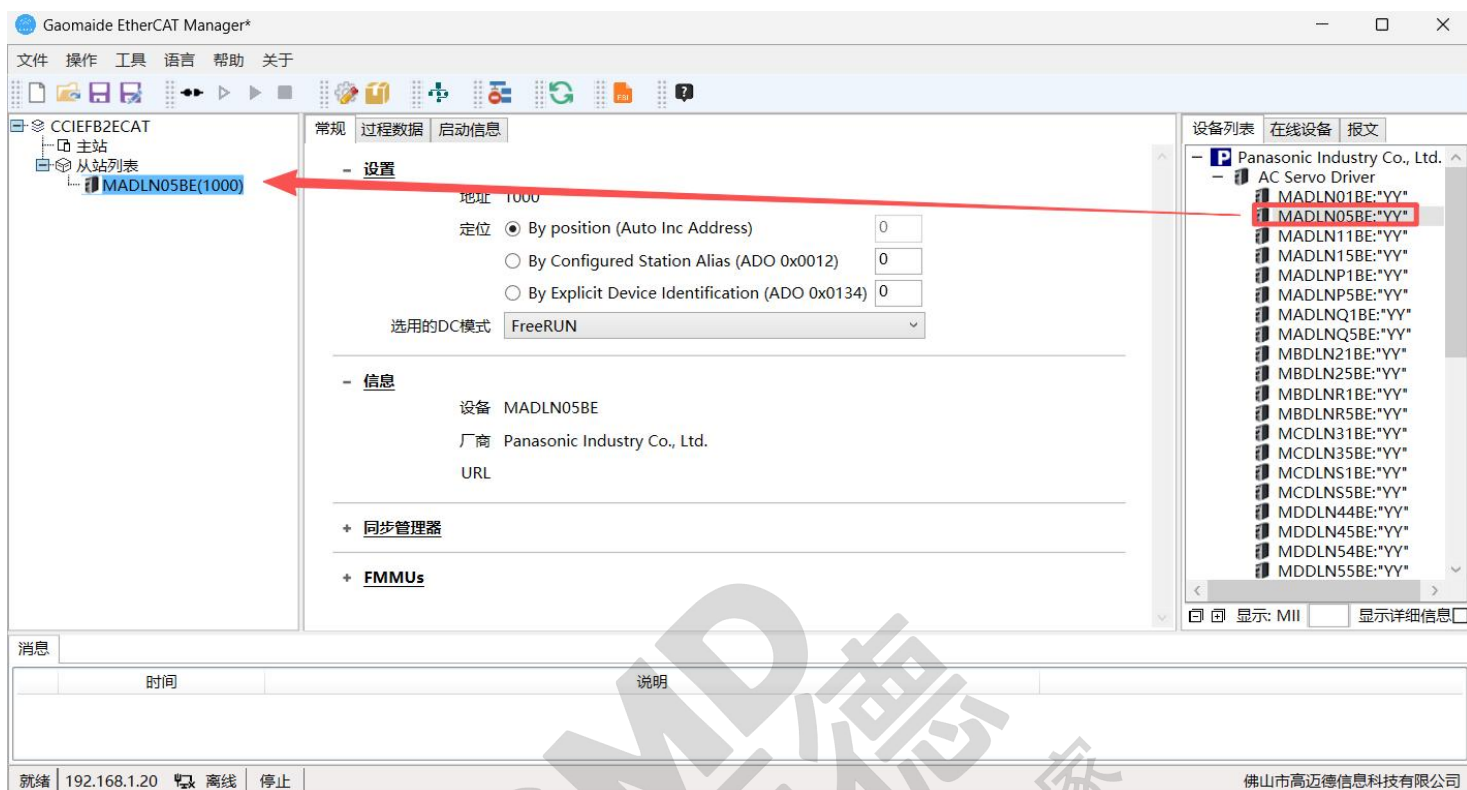
3.3 导入 EtherCAT 从站 XML 设备描述文件

点击上方工具栏橘色文件提示导入 ESI，导入松下伺服 XML 文件



3.4 组态松下伺服从站配置 PDO

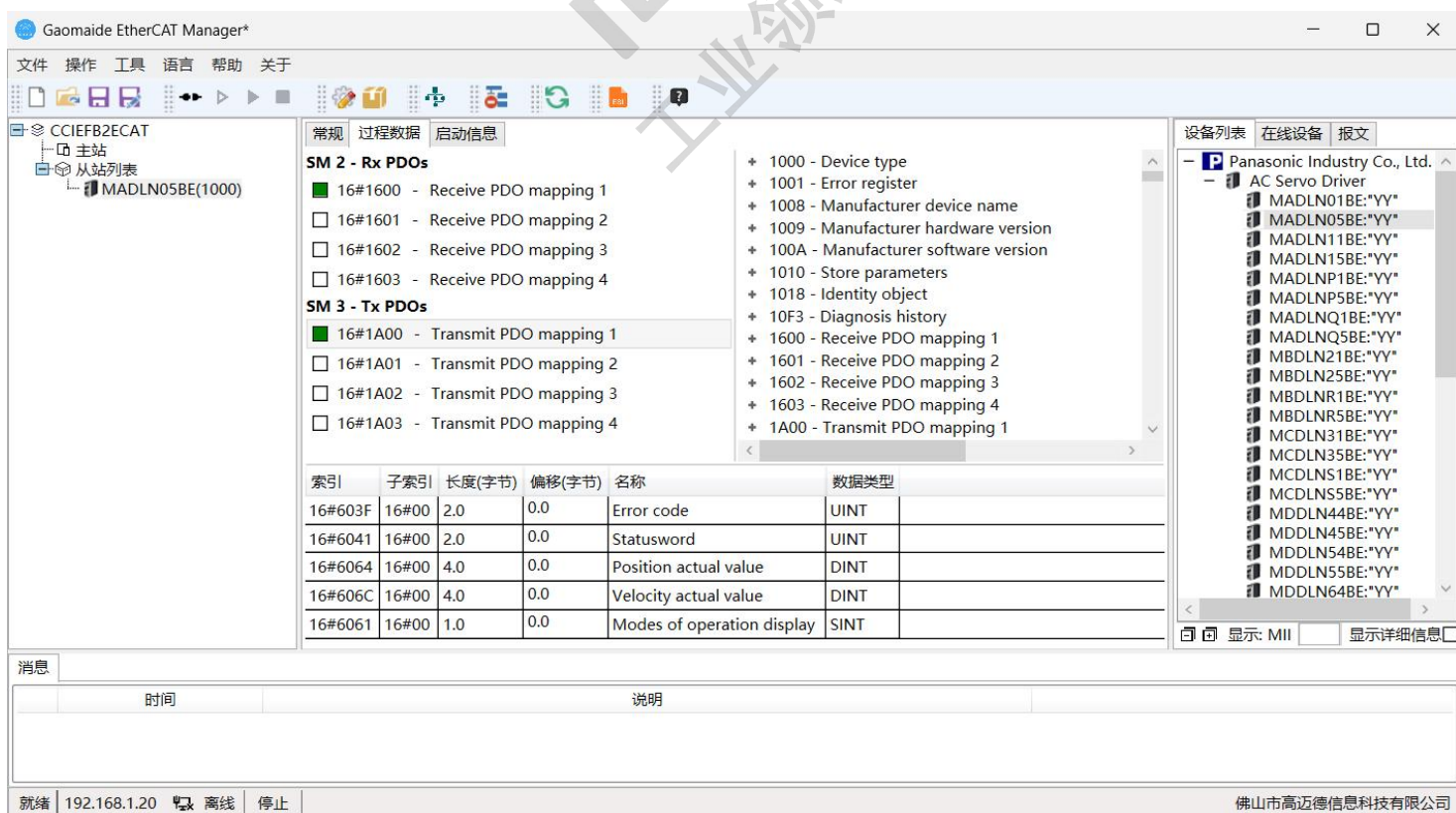
右边设备列表找到松下伺服对应型号，双击组态到左边的从站列表中



3.5 配置松下伺服过程数据

在过程数据中自定义，速度模式 PDO

（PDO 是由伺服厂家根据 EtherCAT 通讯规范 CiA 402 Drives and motion control device profile 标准定义。如果伺服厂家不支持自定义 PDO 那么下载运行可能会导致通讯错误，伺服报错等异常，配置前参考伺服手册确认）关于 EtherCAT 规范 CiA402 标准可参考 CiA402 伺服使用说明



3.6 设置 LAN 网口 IP

- 1) 设置 LAN 网口 IP，供上位机链接
- 2) Ccl 逻辑数

Goamide EtherCAT Manager

文件 操作 工具 语言 帮助 关于

CCIEFB2ECAT
主站
从站列表
MADLN05BE(1000)

主站 过程数据

IP	192.168.0.10
网关	192.168.0.1
子网掩码	255.255.255.0
设备名	GMD307
占用逻辑站数(1~4)	1
总线离线动作	清空
从站离线动作	保持

设备列表 在线设备 报文

Panasonic Industry Co., Ltd.

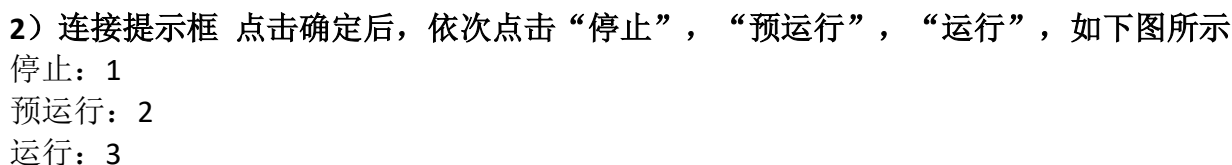
- AC Servo Driver
 - MADLN01BE:YY
 - MADLN05BE:YY
 - MADLN11BE:YY
 - MADLN15BE:YY
 - MADLNP1BE:YY
 - MADLNP5BE:YY
 - MADLNQ1BE:YY
 - MADLNQ5BE:YY
 - MBDLN21BE:YY
 - MBDLN25BE:YY
 - MBDLNR1BE:YY
 - MBDLNR5BE:YY
 - MCDLN31BE:YY
 - MCDLN35BE:YY
 - MCDLNS1BE:YY
 - MCDLNS5BE:YY
 - MDDL44BE:YY
 - MDDL45BE:YY
 - MDDL54BE:YY
 - MDDL55BE:YY
 - MDDL64BE:YY

显示: MII 显示详细信息

就绪 192.168.1.20 离线 停止

佛山市高迈德信息科技有限公司

1) 点击左上角“链接”，弹出连接提示框“搜索”，选择以太网，点击开始，搜索显示默认 IP: 192.168.0.253，选中右键可修改 IP，双击选中 IP 后在连接提示框 点击确定，如下图所示



Gaomaide EtherCAT Manager

文件 操作 工具 语言 帮助 关于

2 3 1

CCIEFB2ECAT

主站

从站列表

MADLN05BE(1000)

常规 过程数据 启动信息

SM 2 - Rx PDOs

- 16#1600 - Receive PDO mapping 1
- 16#1601 - Receive PDO mapping 2
- 16#1602 - Receive PDO mapping 3
- 16#1603 - Receive PDO mapping 4

SM 3 - Tx PDOs

- 16#1A00 - Transmit PDO mapping 1
- 16#1A01 - Transmit PDO mapping 2
- 16#1A02 - Transmit PDO mapping 3
- 16#1A03 - Transmit PDO mapping 4

索引 子索引 长度(字节) 偏移(字节) 名称 数据类型

16#603F	16#00	2.0	0.0	Error code	UINT
16#6041	16#00	2.0	2.0	Statusword	UINT
16#6064	16#00	4.0	4.0	Position actual value	DINT
16#606C	16#00	4.0	8.0	Velocity actual value	DINT
16#6061	16#00	1.0	12.0	Modes of operation display	SINT

设备列表 在线设备 报文

Panasonic Industry Co., Ltd.

- AC Servo Driver
- MADLN01BE:"YY"
- MADLN05BE:"YY"
- MADLN11BE:"YY"
- MADLN15BE:"YY"
- MADLNP1BE:"YY"
- MADLNP5BE:"YY"
- MADLNQ1BE:"YY"
- MADLNQ5BE:"YY"
- MBDLN21BE:"YY"
- MBDLN25BE:"YY"
- MBDLNR1BE:"YY"
- MBDLNR5BE:"YY"
- MCDLN31BE:"YY"
- MCDLN35BE:"YY"
- MCDLN51BE:"YY"
- MCDLNS5BE:"YY"
- MDDL44BE:"YY"
- MDDL45BE:"YY"
- MDDL54BE:"YY"
- MDDL55BE:"YY"
- MDDL64BE:"YY"

显示: MII 显示详细信息

消息

时间	说明
2023-10-10 10:32:20	进入停止模式
2025-10-10 10:32:21	进入'调试'模式
2025-10-10 10:32:25	进入'运行'模式

就绪 192.168.0.253 在线 运行

佛山市高迈德信息科技有限公司

3) 右边在线设备列表里可以看到 EtherCAT 伺服的通讯状态，OP 状态表示通讯正常

Init (初始化状态)

Pre-Operational (预运行状态, Pre-Op)

Safe-Operational (安全运行状态, Safe-Op)

Operational (运行状态, Op)

Gaomaide EtherCAT Manager

文件 操作 工具 语言 帮助 关于

CCIEFB2ECAT

主站

从站列表

MADLN05BE(1000)

常规 过程数据 启动信息

SM 2 - Rx PDOs

- 16#1600 - Receive PDO mapping 1
- 16#1601 - Receive PDO mapping 2
- 16#1602 - Receive PDO mapping 3
- 16#1603 - Receive PDO mapping 4

SM 3 - Tx PDOs

- 16#1A00 - Transmit PDO mapping 1
- 16#1A01 - Transmit PDO mapping 2
- 16#1A02 - Transmit PDO mapping 3
- 16#1A03 - Transmit PDO mapping 4

索引 子索引 长度(字节) 偏移(字节) 名称

16#603F	16#00	2.0	0.0	Error code
16#6041	16#00	2.0	2.0	Statusword
16#6064	16#00	4.0	4.0	Position actual value
16#606C	16#00	4.0	8.0	Velocity actual value
16#6061	16#00	1.0	12.0	Modes of operation display

设备列表 在线设备 报文

#	名称	地址	别名	链接	厂商ID	产品代码	版本号	状态	状态码
0	MADLN05BE	1000	0	1	16#0000066F	16#60380004	16#00010000	OP	No error (0x0000)

消息

时间	说明
2023-10-10 10:32:20	进入停止模式
2025-10-10 10:32:21	进入'调试'模式
2025-10-10 10:32:25	进入'运行'模式

就绪 192.168.0.253 在线 运行

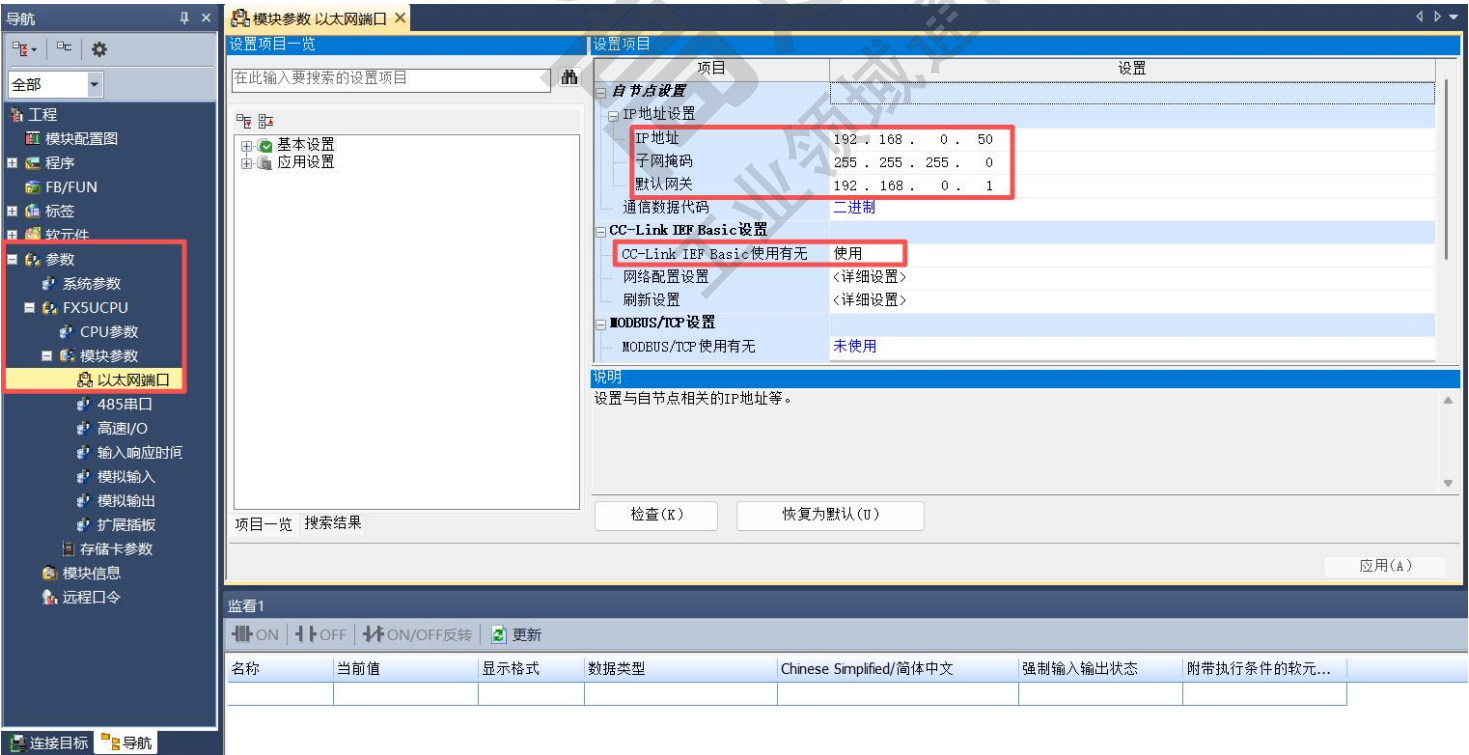
佛山市高迈德信息科技有限公司

4.GX Works3 创建项目配置参数

4.1 创建新工程，选择 FX5UPLC



4.2 工程左侧依次打开“参数”-“FX5UCPU”-“模块参数”-“以太网端口”，设置好 IP 地址，子网掩码，默认网关，CC-LinkIEFBasic 设置成“使用”

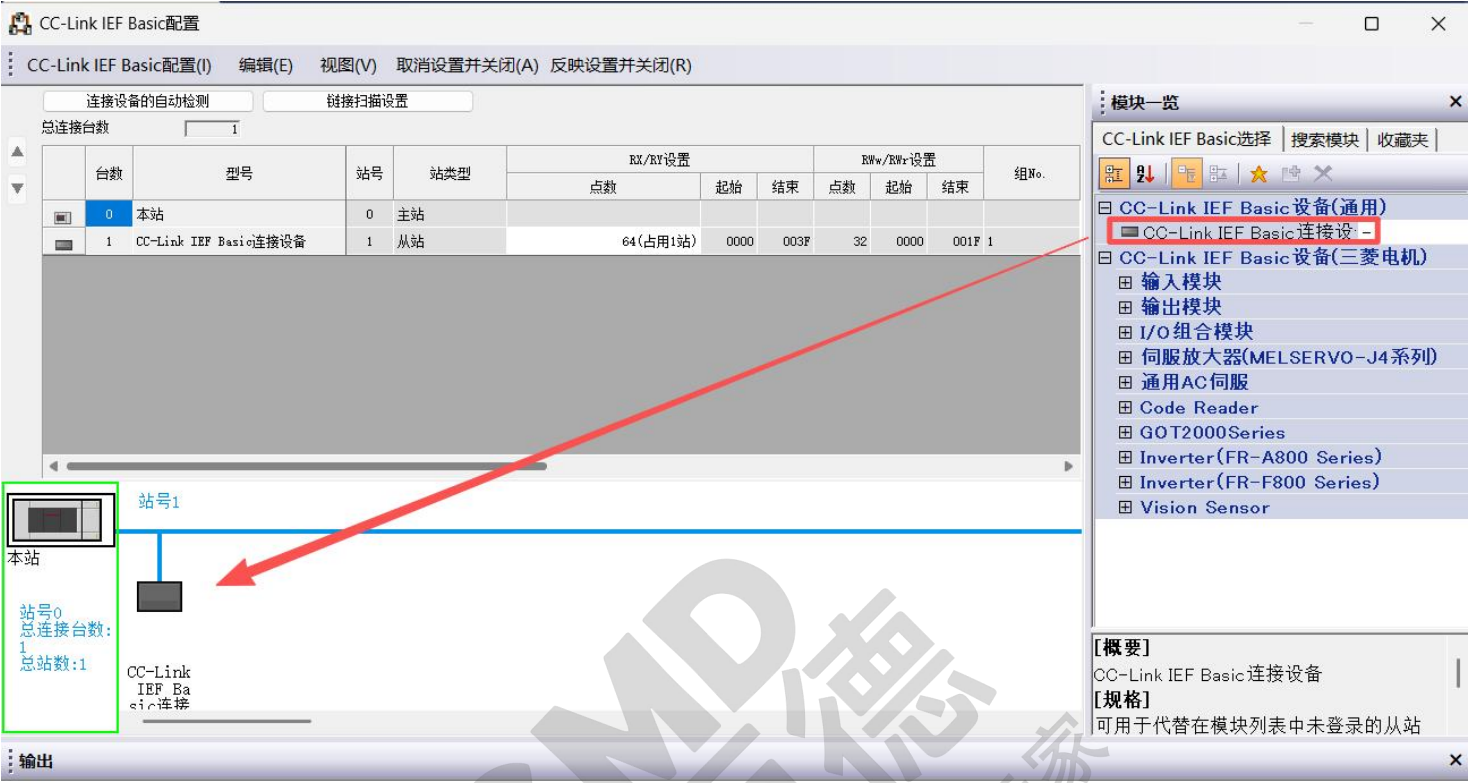


4.3CC-LinkIEF Basic 网络配置

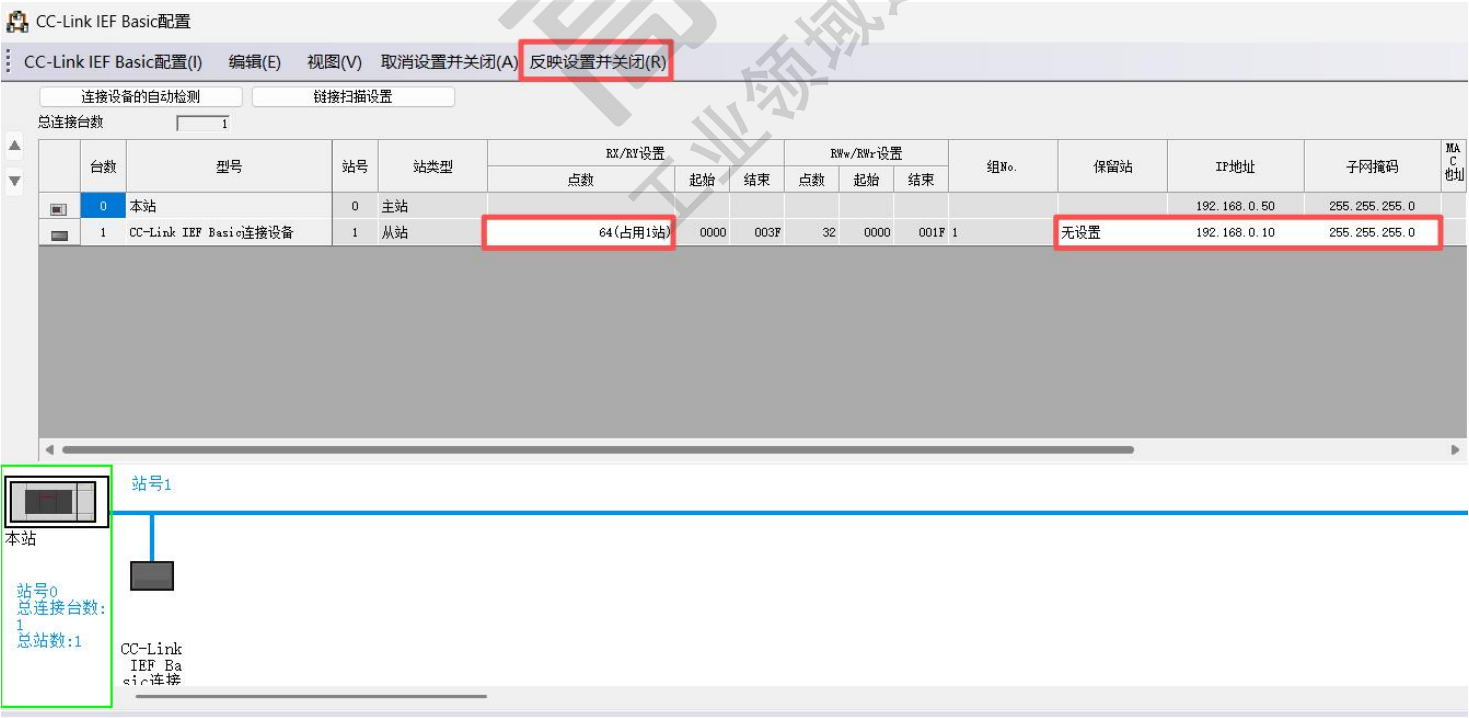
在 CC-LinkIEFBasic 设置，双击网络配置设置进入 CC-LinkIEF Basic 配置页面

1) 添加 CC-LinkIEF Basic 连接设备

如下图所示

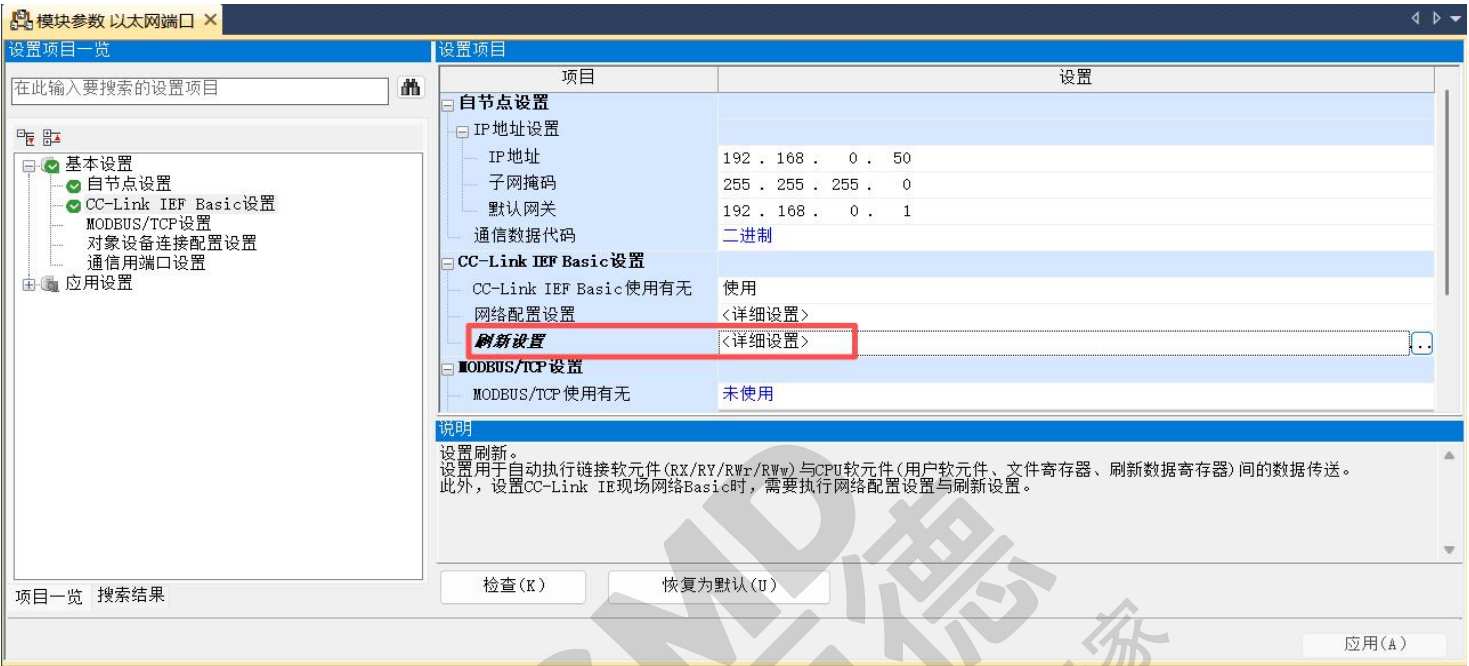


2) 设置点数与 IP 地址(LAN 网口的 IP 地址), 设置完成点击“反映设置并关闭”

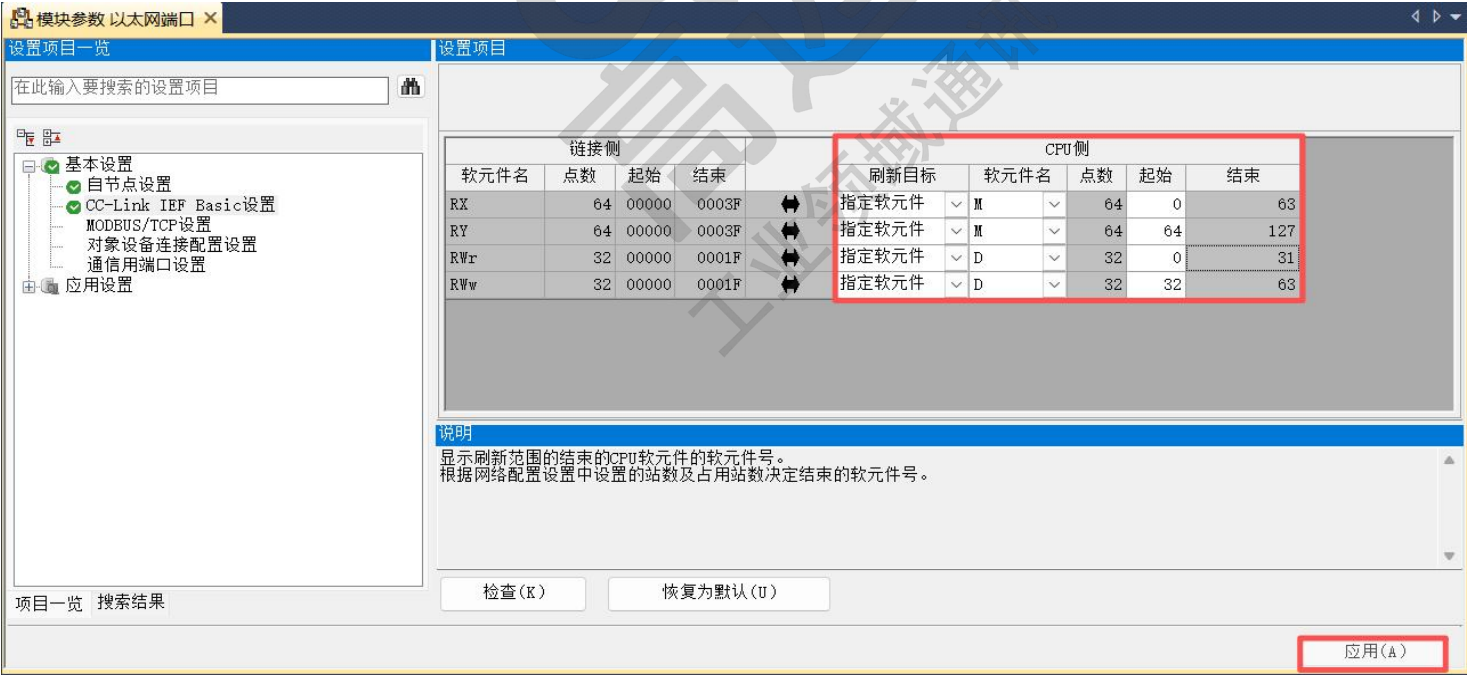


4.4CC-LinkIEF Basic 刷新配置

1) 双击详细设置

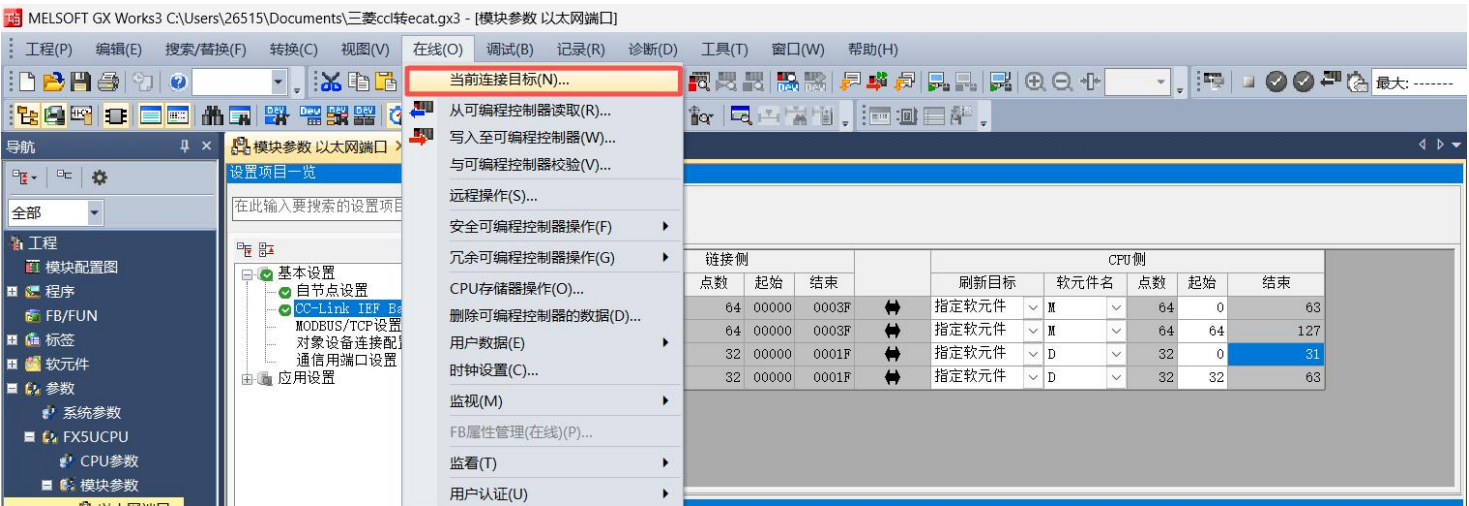


2)设置 CPU 侧 软件元 和 起始地址 , 起始地址可以更改, 设置完成点击应用

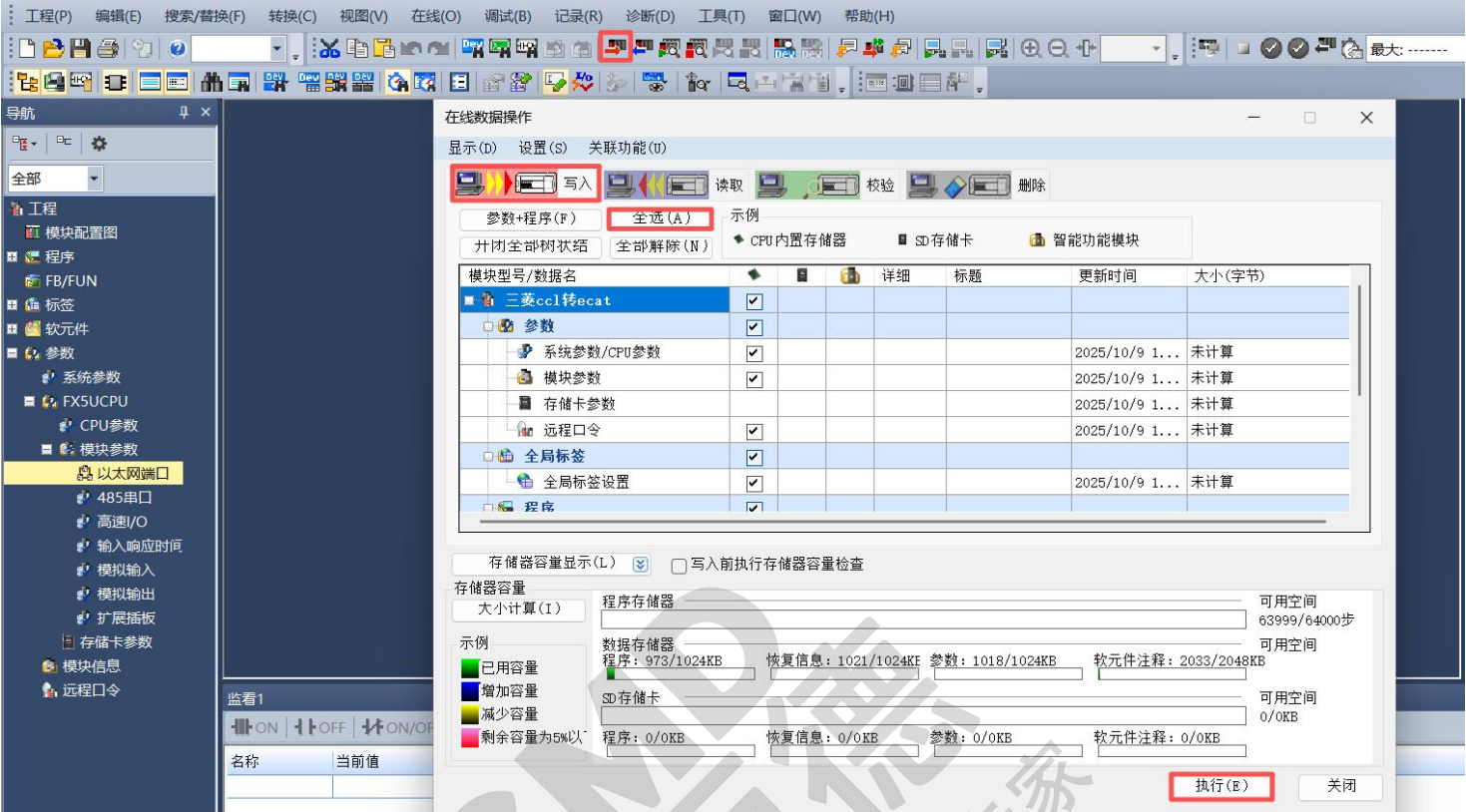


4.5 程序下载

1) 工具栏中“在线”下方选择当前连接目标

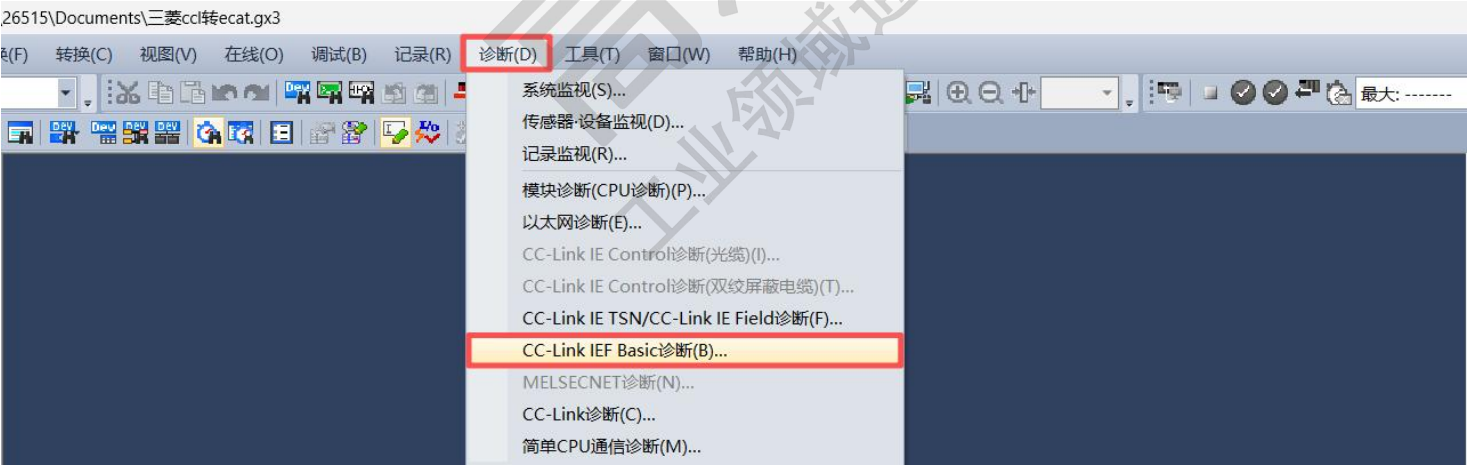


2) 工具栏中点击写入图标，全选参数+程序，执行写入程序



4) CC-Link IEF Basic 诊断

点击菜单栏“诊断”-“CC-LinkIEFBasic 诊断”可查看模块连接状态，显示“传送中”说明模块连接正常



CC-Link IEF Basic诊断

CC-Link IEF Basic

IP地址显示切换
☒ 10进制(D) ☐ 16进制(H)

监视状态

监视中

监视开始(S)

监视停止(T)

对象模块指定
☒ CPU (P) ☐ 模块(U)

主站状态
(参数)
从站总数 1 IP地址 192.168.0.50 错误代码 无错误 错误详细(E)...

网络状态
— 概略诊断 —
链接扫描时间/错误状态站数

组No. 1	当前	2 ms	最大	500 ms	最小	1 ms	错误站数: 0	未确定站数: 0
组No. 2	当前	- ms	最大	- ms	最小	- ms		-
组No. 3	当前	- ms	最大	- ms	最小	- ms		-
组No. 4	当前	- ms	最大	- ms	最小	- ms		-

— 详细诊断 —
诊断对象组 组No. 1

站号	占用站数	保留站	IP地址	传送状态	切断次数	超时次数	最新错误	错误详细
1	1	无设置	192.168.0.10	传送中	2	6	无错误	错误详细...
----	----	----	----	----	----	----	----	----
----	----	----	----	----	----	----	----	----
----	----	----	----	----	----	----	----	----
----	----	----	----	----	----	----	----	----
----	----	----	----	----	----	----	----	----
----	----	----	----	----	----	----	----	----
----	----	----	----	----	----	----	----	----
----	----	----	----	----	----	----	----	----
----	----	----	----	----	----	----	----	----
----	----	----	----	----	----	----	----	----
----	----	----	----	----	----	----	----	----
----	----	----	----	----	----	----	----	----
----	----	----	----	----	----	----	----	----
----	----	----	----	----	----	----	----	----
----	----	----	----	----	----	----	----	----
----	----	----	----	----	----	----	----	----
----	----	----	----	----	----	----	----	----
----	----	----	----	----	----	----	----	----
----	----	----	----	----	----	----	----	----
----	----	----	----	----	----	----	----	----

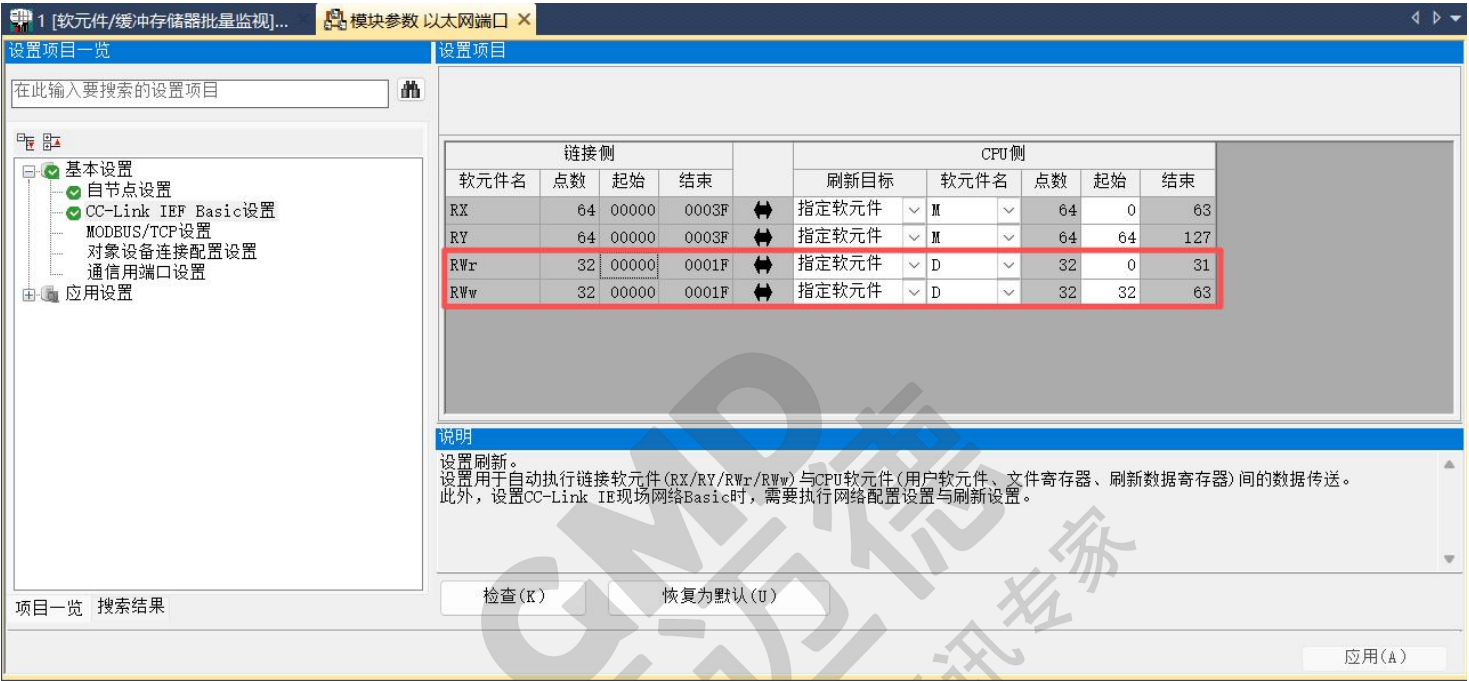
清除最新错误代码(C)

关闭

5.数据交换

5.1 模块分配 IO 起始地址

CCL-ECAT 设置输入输出各 32WORD 为例，GX Works3 软件手动分配的 I/Q 地址，对应关系即 RWr 为输入 D0 起始
RWw 为输出 D32 起始，如下图所示：



5.2Gaomaide EtherCAT Manager 配置软件组态映射数据对应

Gaomaide EtherCAT Manager 中 PDO 映射地址，需与 GX Works3 的 I/Q 地址对应，（以起始地址 D0/D32+ 偏移地址 为例）：

数据类型	GX Works3 地址	对应 PDO 索引	PDO 名称	数据类型	功能描述
输出（PLC→网关）	D32	6040	Controlword	UINT	伺服控制字
输出（PLC→网关）	D33 L D34 H	60FF	Target velocity	DINT	目标速度（速度模式）
输出（PLC→网关）	D35 L D36 H	6083	Profile acceleration	UDINT	轮廓加速度
输出（PLC→网关）	D37 L D38 H	6084	Profile deceleration	UDINT	轮廓减速度
输出（PLC→网关）	D39	6060	Modes of operation	SINT	伺服操作模式
输入（网关→PLC）	D0	603F	Error code	UINT	伺服错误代码
输入（网关→PLC）	D1	6041	Statusword	UINT	伺服状态字
输入（网关→PLC）	D2 L D3 H	6064	Position actual value	DINT	实际位置
输入（网关→PLC）	D4 L D5 H	606C	Velocity actual value	DINT	实际速度
输入（网关→PLC）	D6	6061	Modes of operation display	SINT	操作模式显示

RWr 输入起始地址+ECAT 伺服输入 PDO 偏移字节
RWw 输出起始地址+ECAT 伺服输出 PDO 偏移字节

1 [软元件/缓冲存储器批量监视]...

模块参数 以太网端口 X

设置项目一览

在此输入要搜索的设置项目

基本设置

自节点设置

CC-Link IEF Basic设置

MODBUS/TCP设置

对象设备连接配置设置

通信用端口设置

应用设置

设置项目

链接侧				CPU侧				
软元件名	点数	起始	结束	刷新目标	软元件名	点数	起始	结束
RX	64	00000	0003F	指定软元件	M	64	0	63
RY	64	00000	0003F	指定软元件	M	64	64	127
RWr	32	00000	0001F	指定软元件	D	32	0	31
RWw	32	00000	0001F	指定软元件	D	32	32	63

Gaomaide EtherCAT Manager*

文件 操作 工具 语言 帮助 关于

CCIEFB2ECAT

主站

从站列表

MADLN05BE(1000)

主站 过程数据

输出

PDO	索引	子索引	名称	长度(字节)	偏移(字节)
1000 MADLN05BE			Size(bit): 120		
1600 - Receive PDO mapping 1	6040	00	Controlword	2.0	0.0
1600 - Receive PDO mapping 1	60FF	00	Target velocity	4.0	2.0
1600 - Receive PDO mapping 1	6083	00	Profile acceleration	4.0	6.0
1600 - Receive PDO mapping 1	6084	00	Profile deceleration	4.0	10.0
1600 - Receive PDO mapping 1	6060	00	Modes of operation	1.0	14.0

对应RWw寄存器D32

输入

PDO	索引	子索引	名称	长度(字节)	偏移(字节)
1000 MADLN05BE			Size(bit): 104		
1A00 - Transmit PDO mapping 1	603F	00	Error code	2.0	0.0
1A00 - Transmit PDO mapping 1	6041	00	Statusword	2.0	2.0
1A00 - Transmit PDO mapping 1	6064	00	Position actual value	4.0	4.0
1A00 - Transmit PDO mapping 1	606C	00	Velocity actual value	4.0	8.0
1A00 - Transmit PDO mapping 1	6061	00	Modes of operation display	1.0	12.0

对应RWr寄存器D0

5.3 监控数据

速度模式 PV

操作流程（参考松下伺服手册）：

设定操作模式：将 D39（6060）设为 3（速度模式）；

控制字初始化：将 D32（6040）设为 6、7、10F（伺服停止状态）；

配置运行参数：

D33L,D34H（60FF）：设定目标速度（正反转通过正负数值区分，如 1000 为正转，-1000 为反转）；

D35L,D36H（6083）：设定轮廓加速度（如 100）；

D37L,D38H（6084）：设定轮廓减速度（如 100）；

启动伺服：将 D32（6040）设为 F，伺服按设定速度运转；

停止伺服：将 D32（6040）设为 10F，伺服停止

监看1【监看中】

ON

OFF

ON/OFF反转

更新

名称	当前值	显示格式	数据类型	Chinese Simplified/简体中文	强制输入输出状态	附带执行条件的软元...
D0	0	10进制数	字[有符号]	603F伺服错误代码	--	--
D1	H1637	16进制数	字[有符号]	6041伺服状态字	--	--
D2	-30,759	10进制数	字[有符号]	6064L实际位置	--	--
D3	1	10进制数	字[有符号]	6064H实际位置	--	--
D4	934	10进制数	字[有符号]	606CL实际速度	--	--
D5	0	10进制数	字[有符号]	606CH实际速度	--	--
D6	3	10进制数	字[有符号]	6061操作模式显示	--	--
D32	H000F	16进制数	字[有符号]	6040伺服控制字	--	--
D33	1,000	10进制数	字[有符号]	60FFH目标速度（速度模式）	--	--
D34	0	10进制数	字[有符号]	60FFH目标速度（速度模式）	--	--
D35	100	10进制数	字[有符号]	6083L轮廓加速度	--	--
D36	0	10进制数	字[有符号]	6083H轮廓加速度	--	--
D37	100	10进制数	字[有符号]	6084L轮廓减速度	--	--
D38	0	10进制数	字[有符号]	6084H轮廓减速度	--	--
D39	3	10进制数	字[有符号]	6060伺服操作模式	--	--

输出

进度

监看1【监看中】

位置模式 PP

操作流程（参考松下伺服手册）：

- 设定操作模式：将 D41（6060）设为 1（位置模式）；
- 控制字初始化：将 D32（6040）设为 6、7 、 F（伺服使能待机状态）；
- 配置运行参数：
- D33L,D34H（607A）：设定目标位置（单位：脉冲，如 50000）；
- D35L,D36H（6081）：设定轮廓速度（如 500）；
- D37L,D38H（6083）：设定轮廓加速度（如 100）；
- D39L,D40H（6084）：设定轮廓减速度（如 100）；
- 启动定位：将 D32（6040）设为 1F，伺服按设定位置和速度运行；
- 定位完成：伺服到达目标位置后，将 D32（6040）设为 F；若需重新定位，修改目标位置和速度后，再次将 D32(6040) 设为 1F；
- 定位方式切换：D32（6040）的 bit6 设为 0（绝对定位）、1（相对定位）

监看1【监看中】

ON

OFF

ON/OFF反转

更新

名称	当前值	显示格式	数据类型	Chinese Simplified/简体中文	强制输入输出状态	附带执行条件的软元...
D0	0	10进制数	字[有符号]	603F伺服错误代码	--	--
D1	H1237	16进制数	字[有符号]	6041伺服状态字	--	--
D2	-22,002	10进制数	字[有符号]	6064L实际位置	--	--
D3	3	10进制数	字[有符号]	6064H实际位置	--	--
D4	9	10进制数	字[有符号]	606CL实际速度	--	--
D5	0	10进制数	字[有符号]	606CH实际速度	--	--
D6	1	10进制数	字[有符号]	6061操作模式显示	--	--
D32	H001F	16进制数	字[有符号]	6040伺服控制字	--	--
D33	5,000	10进制数	字[有符号]	607AL目标位置	--	--
D34	0	10进制数	字[有符号]	607AH目标位置	--	--
D35	100	10进制数	字[有符号]	6081L轮廓速度	--	--
D36	0	10进制数	字[有符号]	6081H轮廓速度	--	--
D37	100	10进制数	字[有符号]	6083L轮廓加速度	--	--
D38	0	10进制数	字[有符号]	6083H轮廓加速度	--	--
D39	100	10进制数	字[有符号]	6084L轮廓减速度	--	--
D40	0	10进制数	字[有符号]	6084H轮廓减速度	--	--
D41	1	10进制数	字[有符号]	6060伺服操作模式	--	--

输出

进度

监看1【监看中】

扭矩模式 PT

操作流程（参考松下伺服手册）：

- 设定操作模式：将 D39（6060）设为 4（扭矩模式）；
- 控制字初始化：将 D32（6040）设为 6、7 、 10F（伺服停止状态）；
- 配置运行参数：
 - D33（6071）：设定目标扭矩（如 1000）；
 - D34（6072）：设定最大扭矩（如 1500，需大于目标扭矩）；
 - D35L,D36H（6087）：设定扭矩斜率（如 100）；
 - D37L,D38H（6080）：设定最大速度（如 500，防止超速）；
- 启动伺服：将 D32（6040）设为 F，伺服按设定扭矩运转；
- 停止伺服：将 D32（6040）设为 10F，伺服停止

监看1【监看中】						
ON OFF ON/OFF反转 更新						
名称	当前值	显示格式	数据类型	Chinese Simplified/简体中文	强制输入输出状态	附带执行条件的软元...
D0	0	10进制数	字[有符号]	603F伺服错误代码	--	--
D1	2,615	10进制数	字[有符号]	6041伺服状态字	--	--
D2	21,778	10进制数	字[有符号]	6064L实际位置	--	--
D3	5	10进制数	字[有符号]	6064H实际位置	--	--
D4	-23,851	10进制数	字[有符号]	606CL实际速度	--	--
D5	0	10进制数	字[有符号]	606CH实际速度	--	--
D6	48	10进制数	字[有符号]	6077实际扭矩	--	--
D7	4	10进制数	字[有符号]	6061操作模式显示	--	--
D32	H000F	16进制数	字[有符号]	6040伺服控制字	--	--
D33	1,000	10进制数	字[有符号]	6071目标扭矩	--	--
D34	1,500	10进制数	字[有符号]	6072最大扭矩	--	--
D35	100	10进制数	字[有符号]	6087L扭矩斜率	--	--
D36	0	10进制数	字[有符号]	6087H扭矩斜率	--	--
D37	500	10进制数	字[有符号]	6080L最大速度	--	--
D38	0	10进制数	字[有符号]	6080H最大速度	--	--
D39	4	10进制数	字[有符号]	6060伺服操作模式	--	--

输出

进度

DRV 监看1【监看中】

回零模式 HM

操作流程（参考松下伺服手册）：

- 设定操作模式：将 D41H（6060）设为 6（回零模式）；
- 控制字初始化：将 D32（6040）设为 6、7 、 F（伺服使能状态）；
- 配置回零参数：
 - D41L（6098）：设定回零方式（如 35，需参考松下伺服手册选择）；
 - D33L,D34H（609A）：设定回零加速度（如 300）；
 - D35L,D36H（6099-1）：设定回机械原点速度（如 1000）；
 - D37L,D38H（6099-2）：设定回零偏移速度（如 100）；
 - D39L,D40H（607C）：设定回零偏移（如 0，无偏移）；
- 启动回零：将 D32（6040）设为 1F，伺服按设定参数执行回零操作；
- 回零完成：伺服到达零点后，状态字（D1）将反馈回零成功信号

查看1【查看中】						
ON OFF ON/OFF反转 更新						
名称	当前值	显示格式	数据类型	Chinese Simplified/简体中文	强制输入输出状态	附带执行条件的软元...
 D0	0	10进制数	字[有符号]	603F伺服错误代码	--	--
 D1	5,687	10进制数	字[有符号]	6041伺服状态字	--	--
 D2	0	10进制数	字[有符号]	6064L实际位置	--	--
 D3	0	10进制数	字[有符号]	6064H实际位置	--	--
 D4	0	10进制数	字[有符号]	606CL实际速度	--	--
 D5	0	10进制数	字[有符号]	606CH实际速度	--	--
 D6	6	10进制数	字[有符号]	6061操作模式显示	--	--
 D32	H001F	16进制数	字[有符号]	6040伺服控制字	--	--
 D33	300	10进制数	字[有符号]	609AL回零加速度	--	--
 D34	0	10进制数	字[有符号]	609AH回零加速度	--	--
 D35	1,000	10进制数	字[有符号]	6099-1L回机械原点速度	--	--
 D36	0	10进制数	字[有符号]	6099-1H回机械原点速度	--	--
 D37	100	10进制数	字[有符号]	6099-2L回零偏移速度	--	--
 D38	0	10进制数	字[有符号]	6099-2H回零偏移速度	--	--
 D39	0	10进制数	字[有符号]	607CL回零偏移	--	--
 D40	0	10进制数	字[有符号]	607CH回零偏移	--	--
 D41	0000 0110 0010 0011	2进制数	字[有符号]	6098L回零方式---6060H操作模式	--	--

由于 PDO 中 6060 操作模式和 6098 回零方式的数据类型是 SINT，在映射 PLC 这边分配地址是 D41，16 位寄存器，所以两个字节组成一个 16 字节使用，由高 8 位和低 8 位分别控制对应的 PDO

Three screenshots of the Windows Calculator in Programmer mode, illustrating the conversion of the decimal value 1,571 to binary.

Calculator 1 (Left): Shows the decimal input 1,571 and its binary output 0110 0010 0011. The mode is set to "程序员" (Programmer).

Calculator 2 (Middle): Shows the binary output 0110 0010 0011. The mode is set to "程序员" (Programmer). The text "6060操作模式" (6060 operation mode) is overlaid in red.

Calculator 3 (Right): Shows the binary output 0110 0010 0011. The mode is set to "程序员" (Programmer). The text "6098回零方式" (6098 zero return mode) is overlaid in red.

Red arrows indicate the flow of information from the first calculator to the second, and then to the third.

Red text annotations at the bottom right specify: "6060高八位, 6098低八位" (6060 high byte, 6098 low byte).

5.4 监控 ECAT 从站运行状态

RX 数据起始地址对应 ECAT1000 从站地址，值为 1 表示正常通讯，0 表示通讯异常

设置项目一览

在此输入要搜索的设置项目

基本设置

自节点设置

CC-Link IEF Basic设置

MODEBUS/TCP设置

对象设备连接配置设置

通信用端口设置

应用设置

项目一览 搜索结果

设置项目

链接侧					CPU侧			
软元件名	点数	起始	结束	刷新目标	软元件名	点数	起始	结束
RX	256	00000	000FF	指定软元件	M	256	0	255
RY	256	00000	000FF	指定软元件	M	256	256	511
RWr	128	00000	0007F	指定软元件	D	128	0	127
RWw	128	00000	0007F	指定软元件	D	128	128	255

说明

显示刷新范围的结束的CPU软元件的软元件号。
根据网络配置设置中设置的站数及占用站数决定结束的软元件号。

检查(K) 恢复为默认(U)

应用(A)

Gaomaide EtherCAT Manager*

文件 操作 工具 语言 帮助 关于

CCIEFB2ECAT

主站

从站列表

MADLN058E(1000)

2HCS558-EC(1001)

2HCS558-EC(1002)

常规

过程数据

启动信息

设置

地址 1002

定位

By position (Auto Inc Address) 2

By Configured Station Alias (ADO 0x0012) 0

By Explicit Device Identification (ADO 0x0134) 0

选用的DC模式 DC-Synchron

信息

设备 2HCS558-EC

厂商 Shenzhen Just Motion Control Electromechanics Co.,Ltd

URL

设备列表

在线设备

报文

Panasonic Industry Co., Ltd.

Shenzhen Just Motion Cont

2DM Slaves

2HCS Slaves

2HCS528-EC:"YY"

2HCS558-EC:"YY"

2HCS868-EC:"YY"

2HSS Slaves

IESS Slaves

IHSS Slaves

IHSSWP Slaves

IHSV Slaves

JAND_JASD Slaves

MCAC Slaves

显示: MII显示详细信息

消息

时间	说明
----	----

就绪 192.168.1.20 离线 停止

佛山市高迈德信息科技有限公司

结合 M0 为起始地址如下图所示，M0 对应 1000，M1 对应 1001，M2 对应 1002，1000 和 1001 正常在线，1003 掉线

监看1【监看中】

ON OFF ON/OFF反转 更新

名称	当前值	显示格式	数据类型	Chinese Simplified/简体中文	强制输入输出状态	附带执行条件的软元...
M0	TRUE	2进制数	位		--	--
M1	TRUE	2进制数	位		--	--
M2	FALSE	2进制数	位		--	--
M3	FALSE	2进制数	位		--	--
M4	FALSE	2进制数	位		--	--
M5	FALSE	2进制数	位		--	--

输出 进度 监看1【监看中】