

# Konfiguracja karty sieciowej w Astraada PC do pracy w sieci EtherCAT

Informator techniczny

## WSTĘP

Informator dotyczy konfiguracji, instalacji driverów komunikacyjnych do pracy w protokole EtherCAT dla jednej z dwóch kart sieciowych w komputerach przemysłowych Astraada PC.

Funkcjonalność konfiguracji i obsługi przez port LAN sieci EtherCAT w komputerach Astraada PC pozwala na budowanie aplikacji, w których jądrem systemu jest komputer przemysłowy. Pełni on rolę jednostki centralnej, do której istnieje możliwość podłączenia urządzeń po sieci EtherCAT.

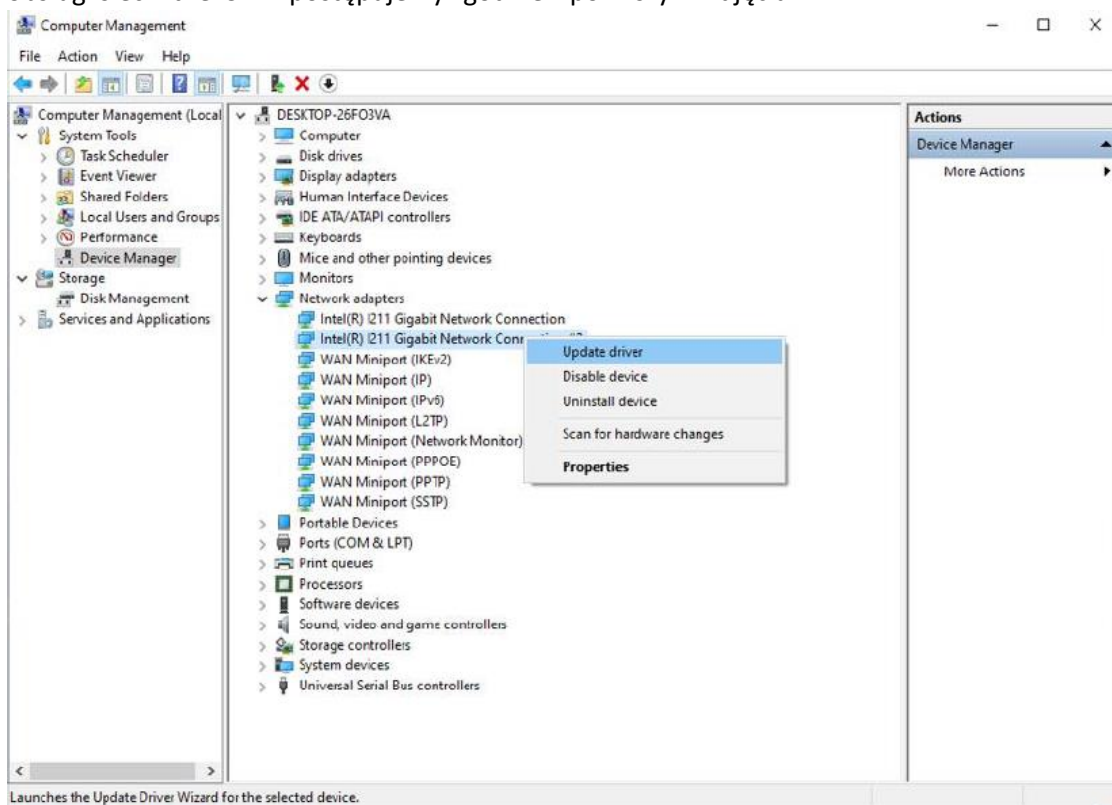
W poniższym przykładzie użyto wersji demo Codesys RTE 3.5.17.10 oraz oprogramowania Codesys V3.5 SP17 Patch1.

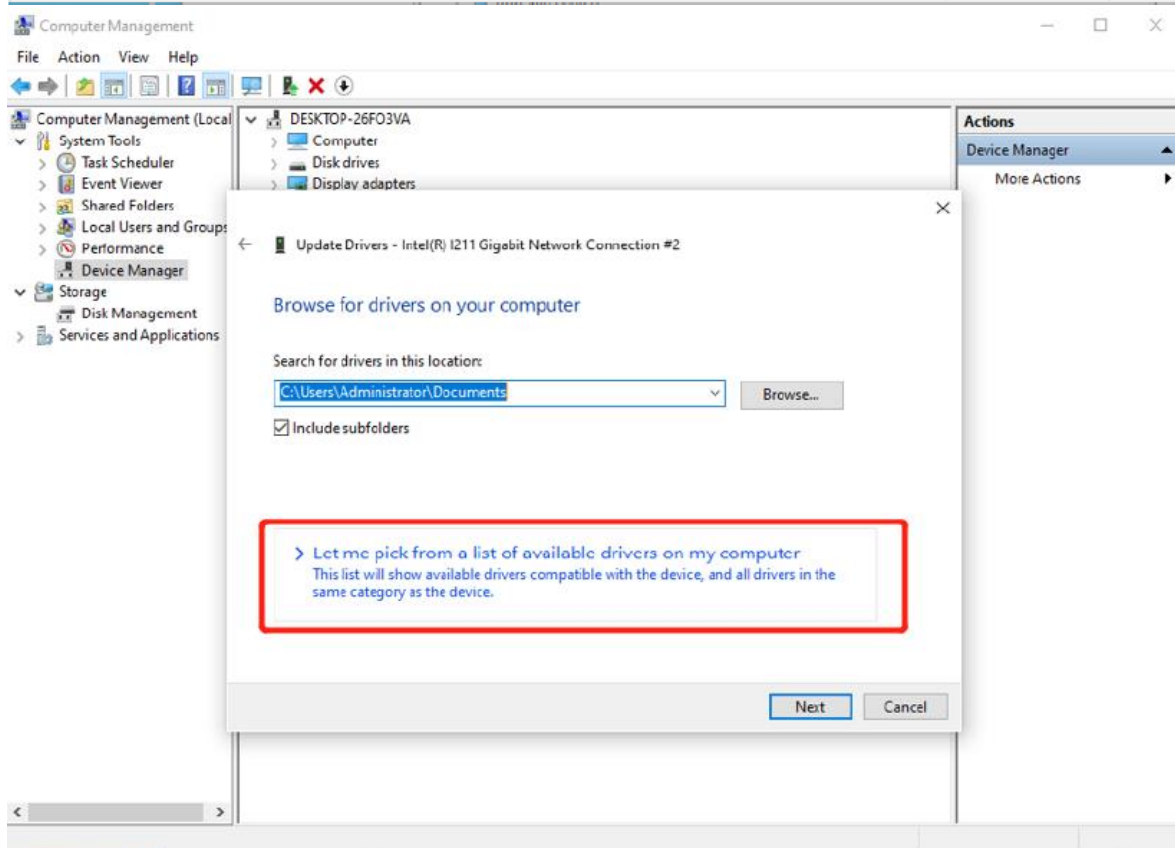
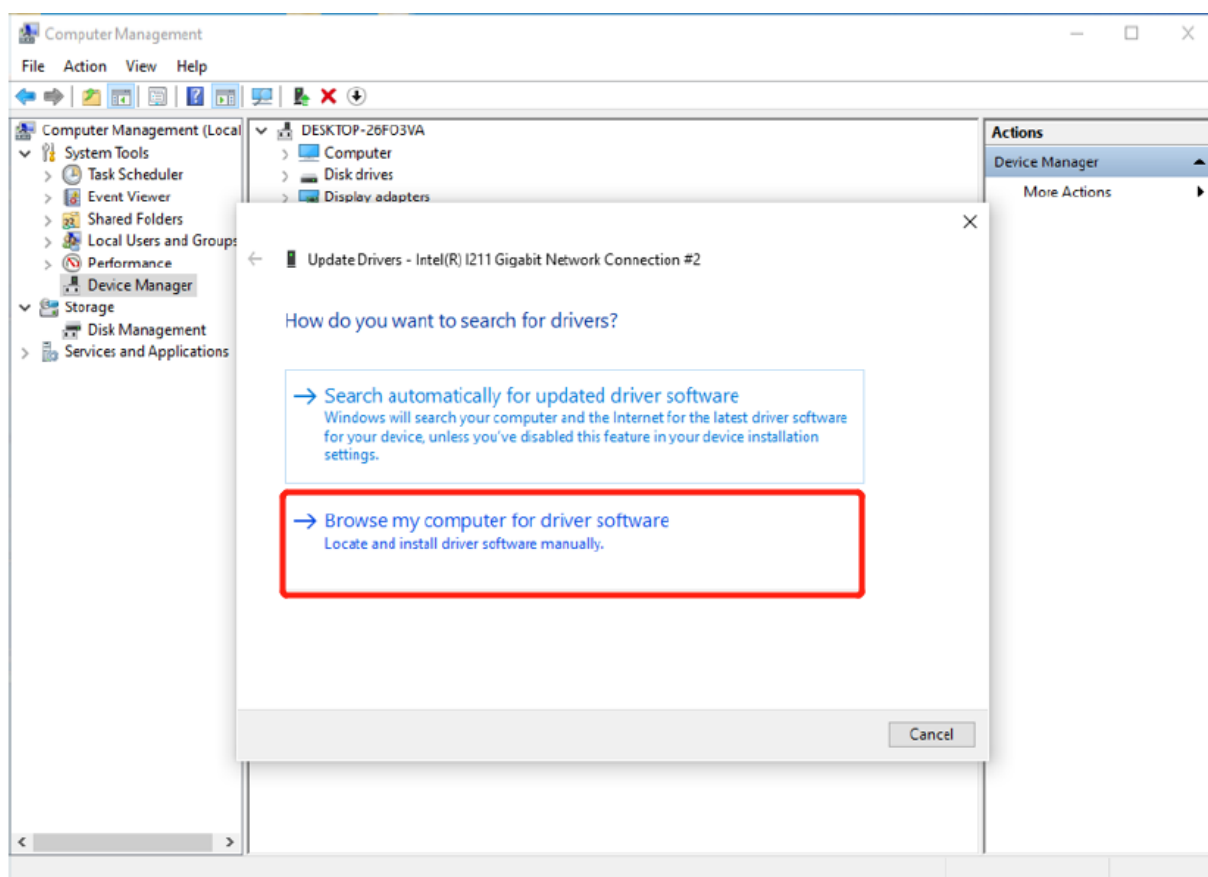
Poniższy przykład aplikacji Codesys zawiera ruch osi SoftMotion z wykorzystaniem standardu PLCopen.

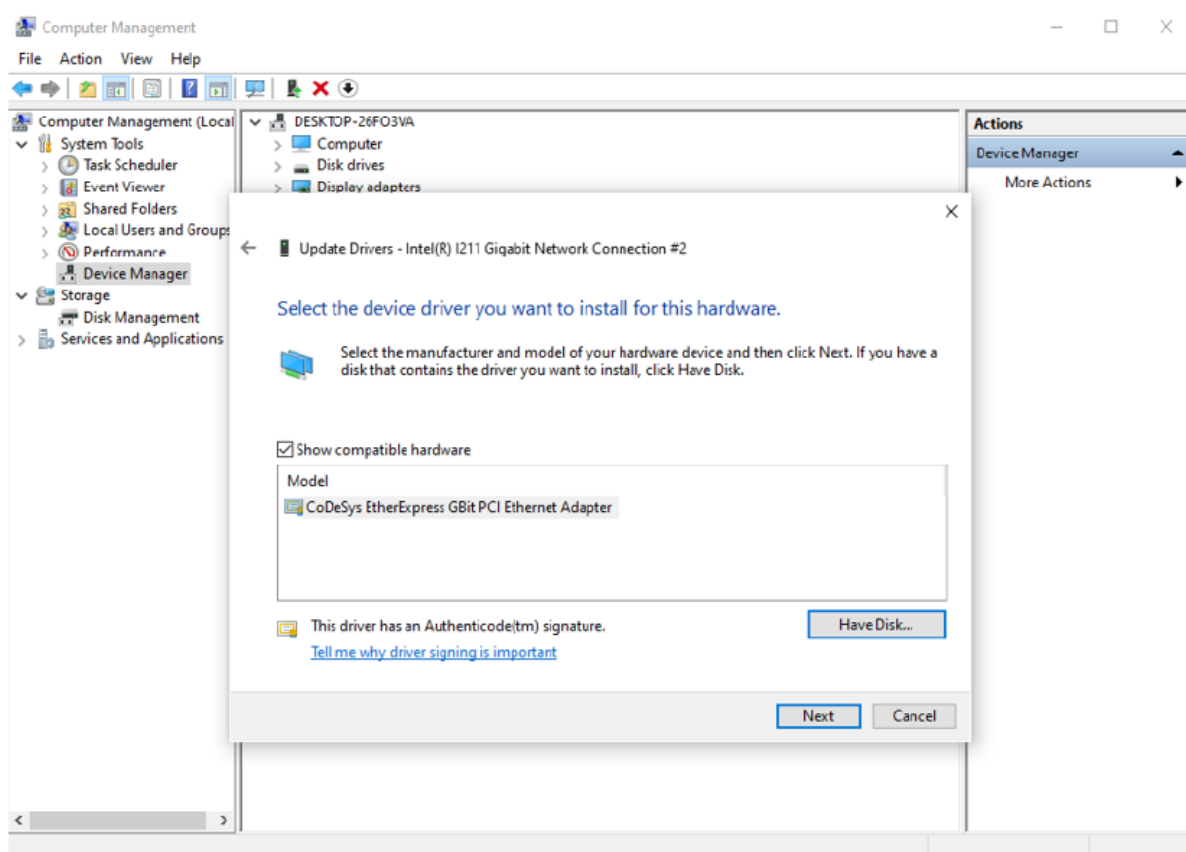
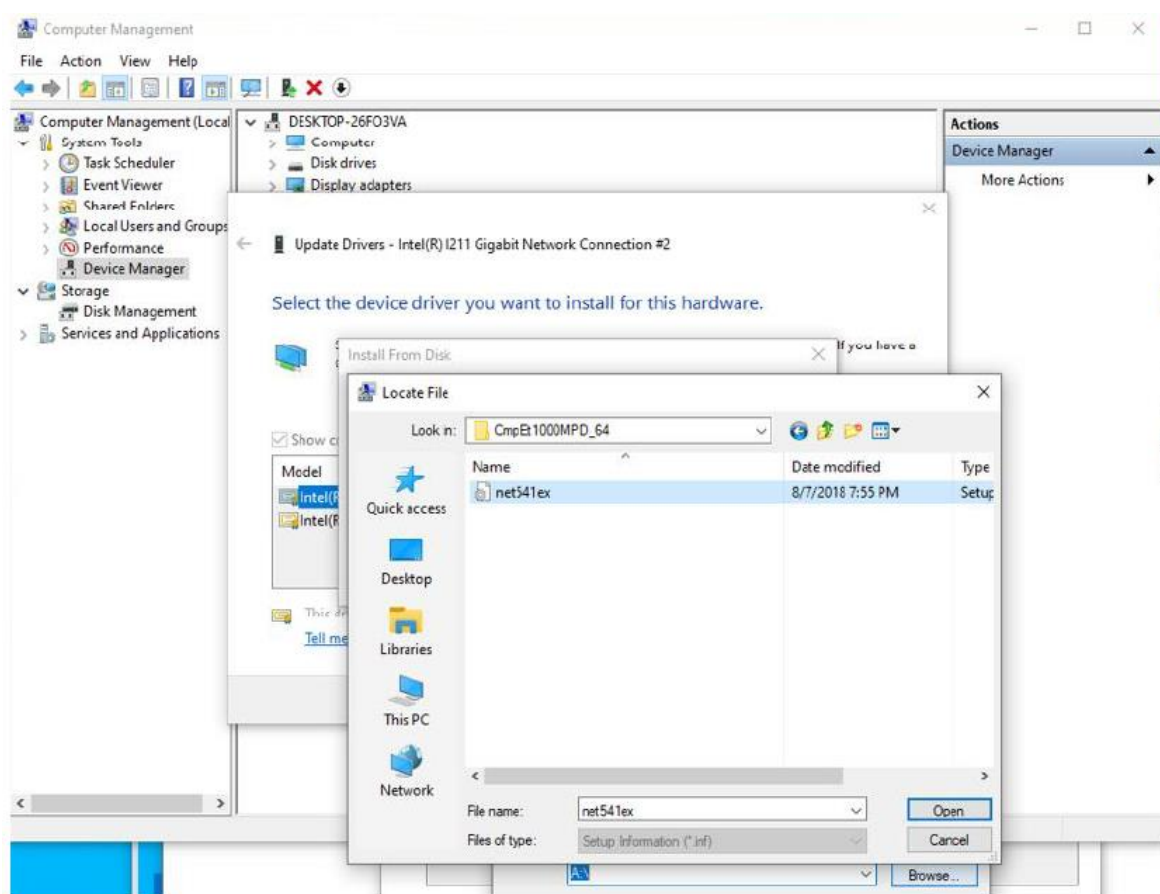
Driver komunikacyjny dołączony jest do artykułu jako załącznik.

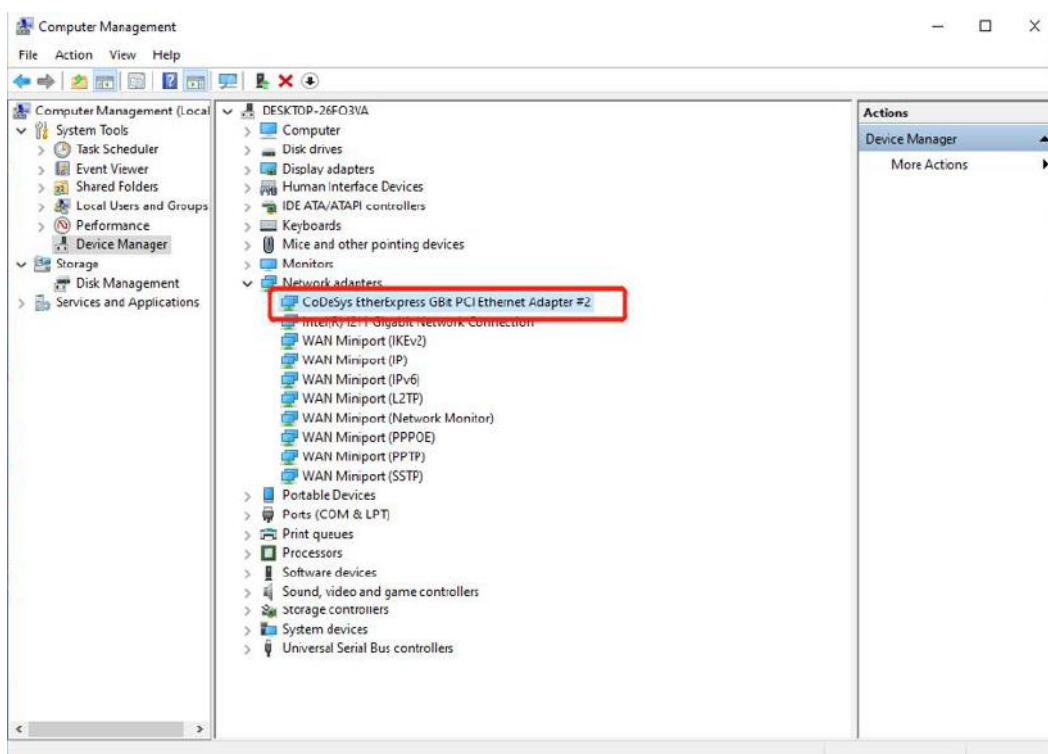
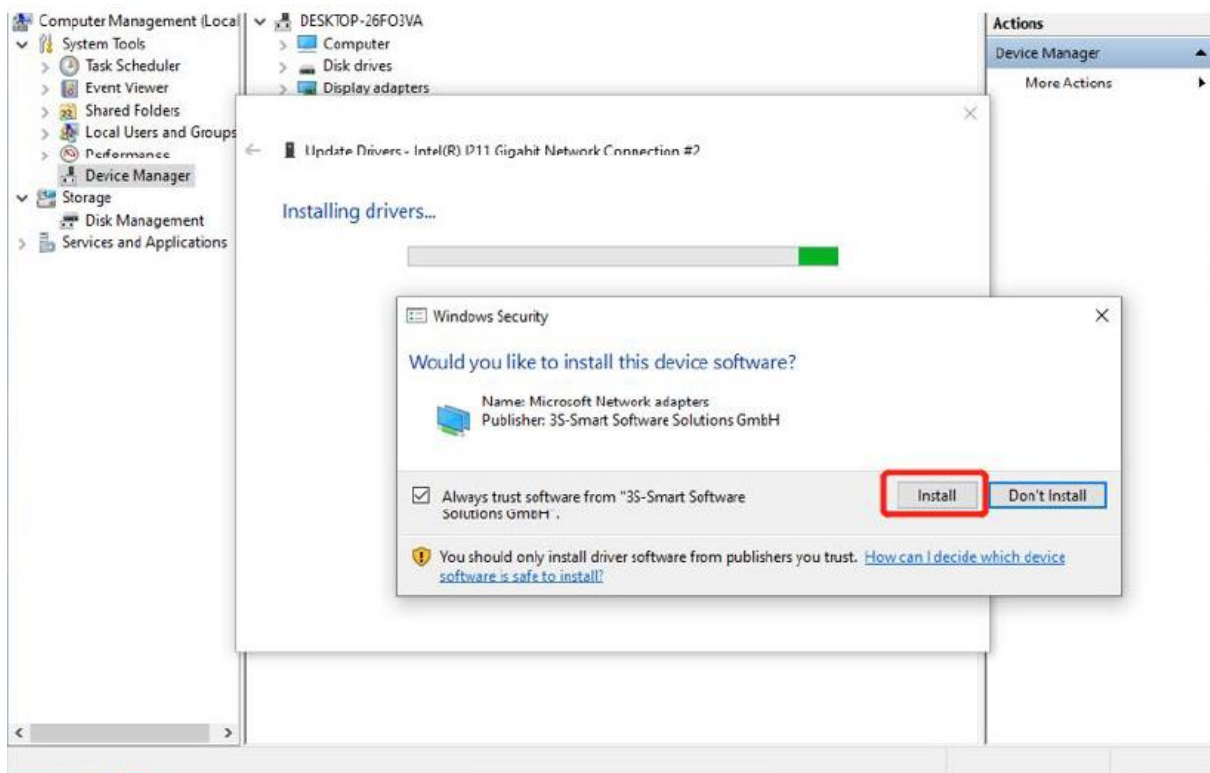
## INSTALACJA DRIVERA ETHERCAT DLA KARTY SIECIOWEJ

1. W menedżerze urządzeń, wybieramy jedną z kart sieciowych Intel, którą chcemy ustawić do obsługi sieci EtherCAT i postępujemy zgodnie z poniższymi zdjęciami:



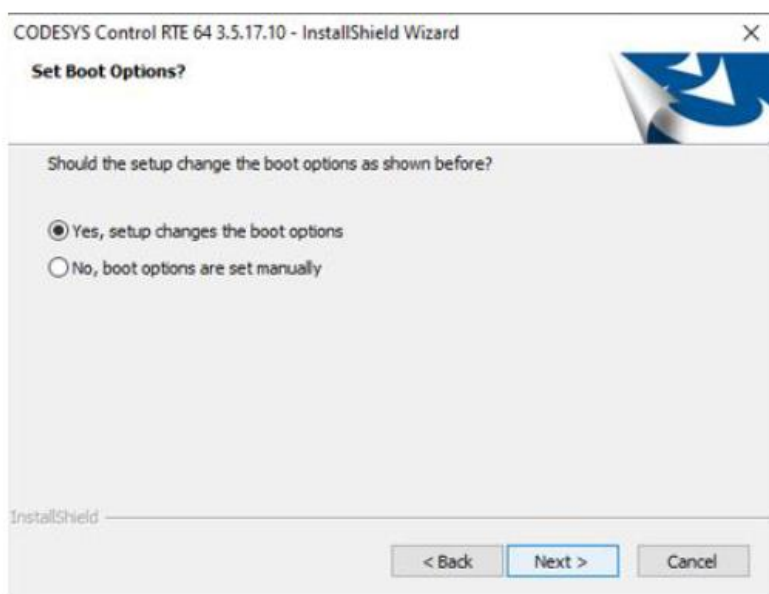
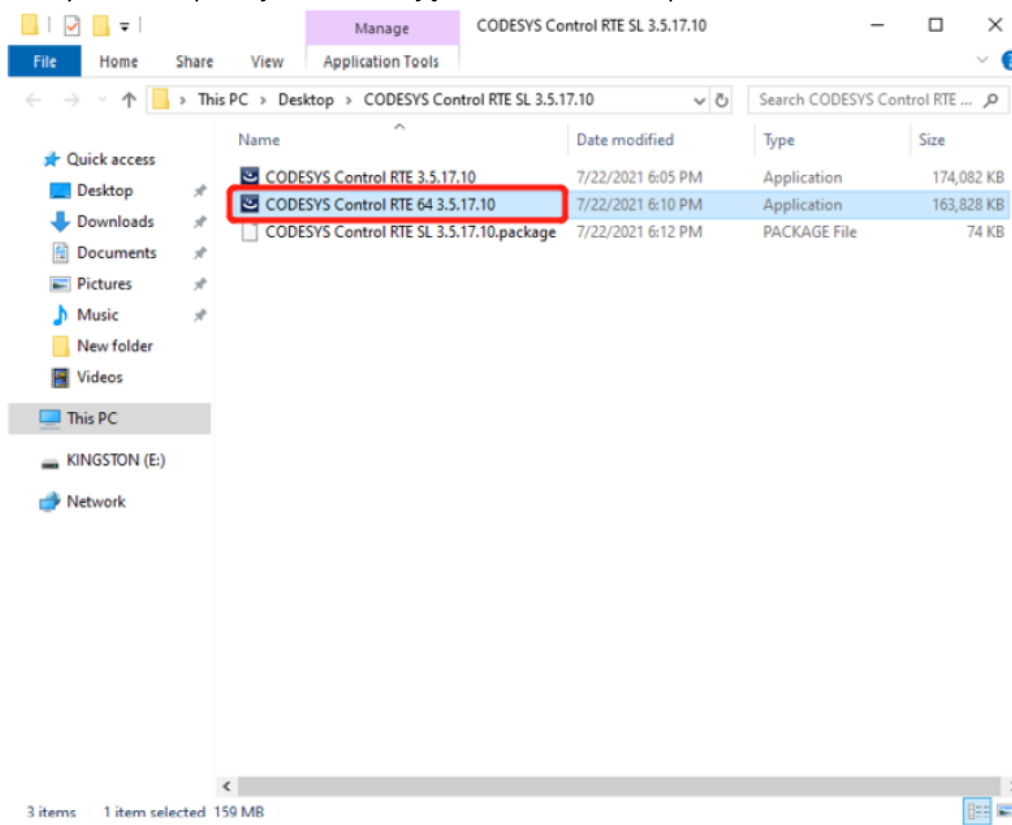




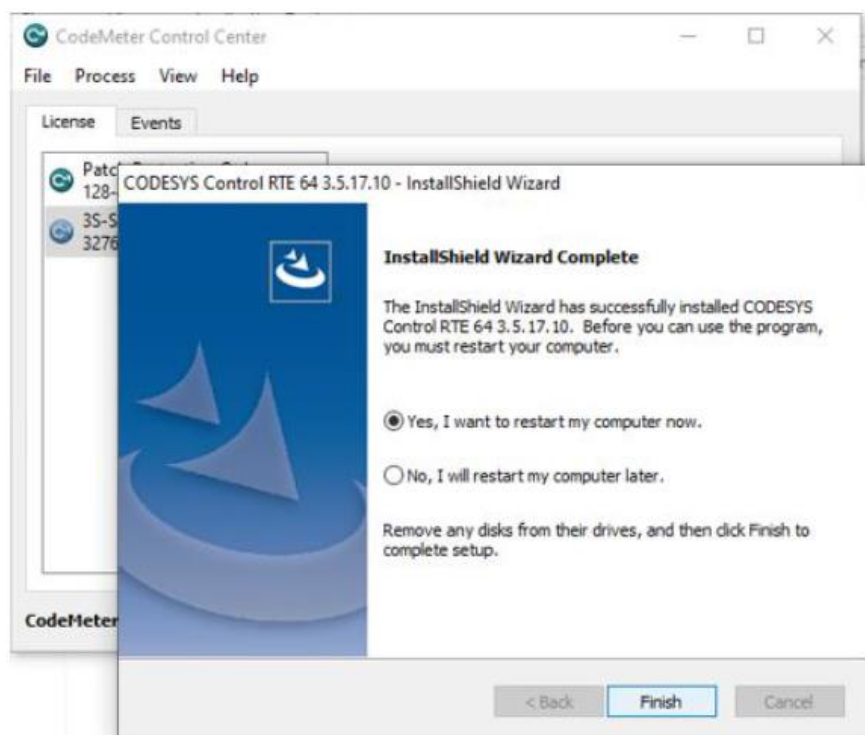
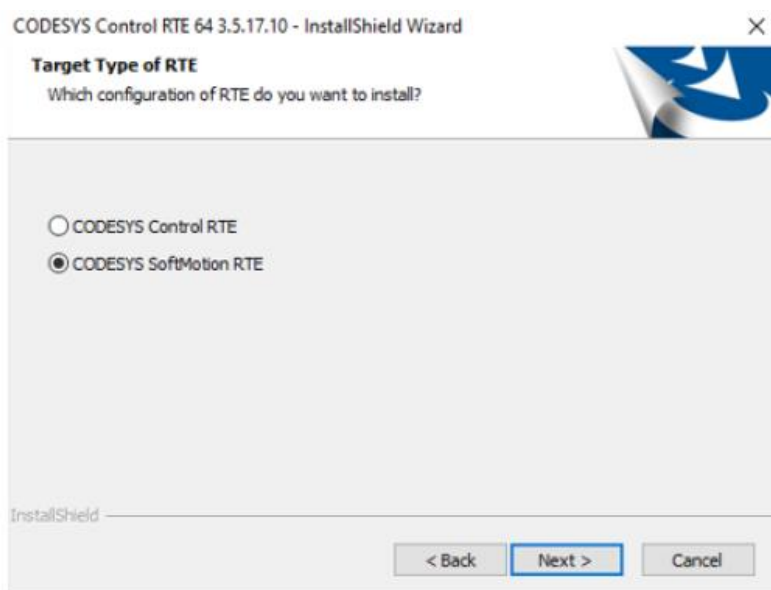


## INSTALACJA CODESYS RTE

1. Codesys RTE to aplikacja uruchamiająca Runtime na komputerze.



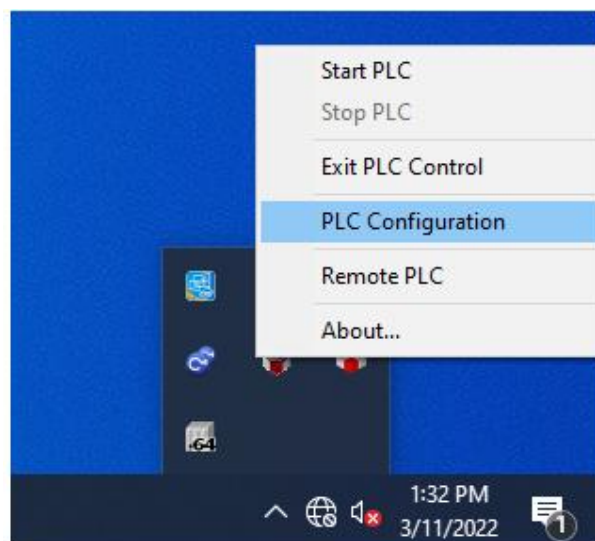
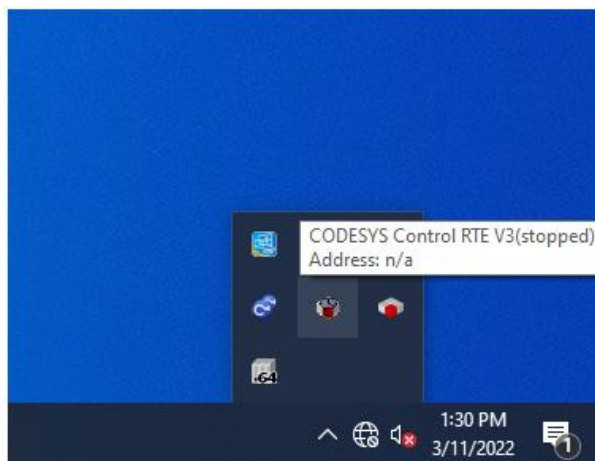
Wybieramy typ Runtime, w przykładzie wybrano SoftMotion w celu sterowania synchronicznym napędami Astraada SRV:



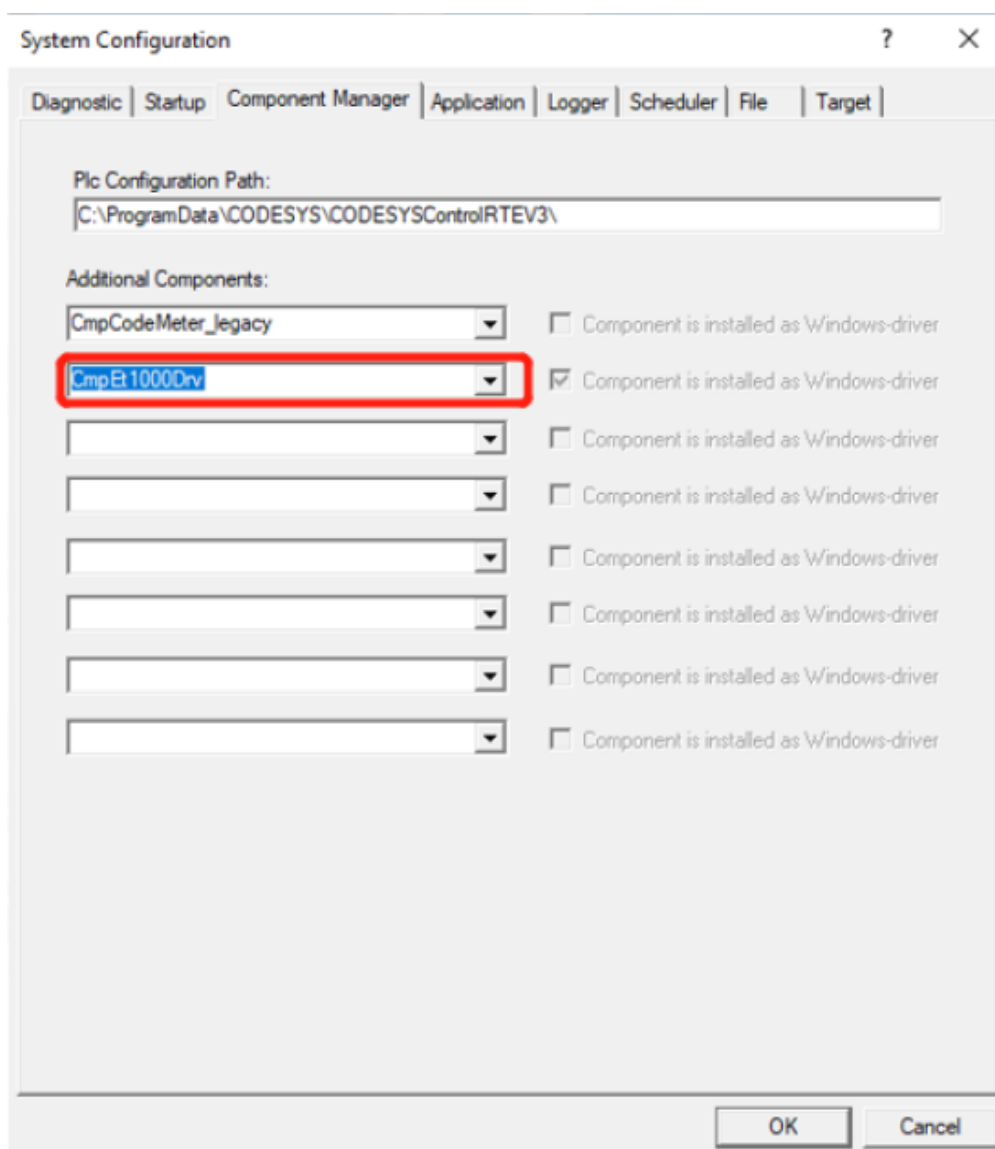
## KONFIGURACJA CODESYS RTE

---

1. W pasku zadań dla ikony Codesys RTE wybieramy PPM i PLC Configuration:





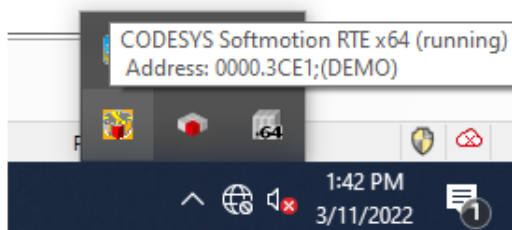
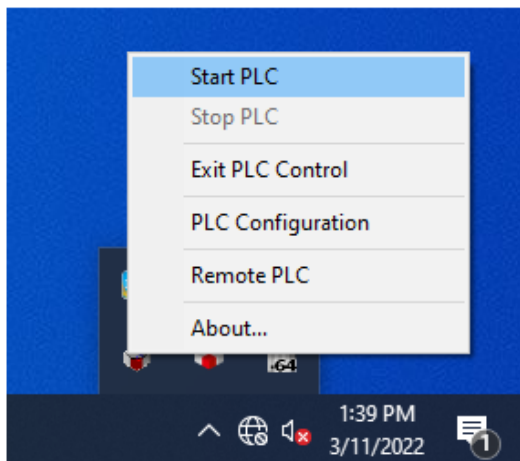




## URUCHOMIENIE CODESYS RTE

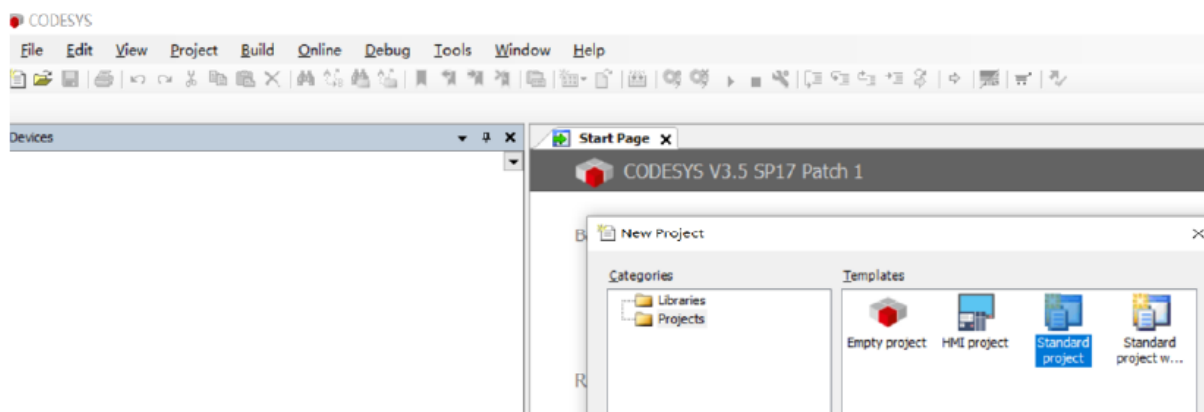
---

1. W pasku zadań dla ikony Codesys RTE uruchamiamy Runtime klikając Start PLC:

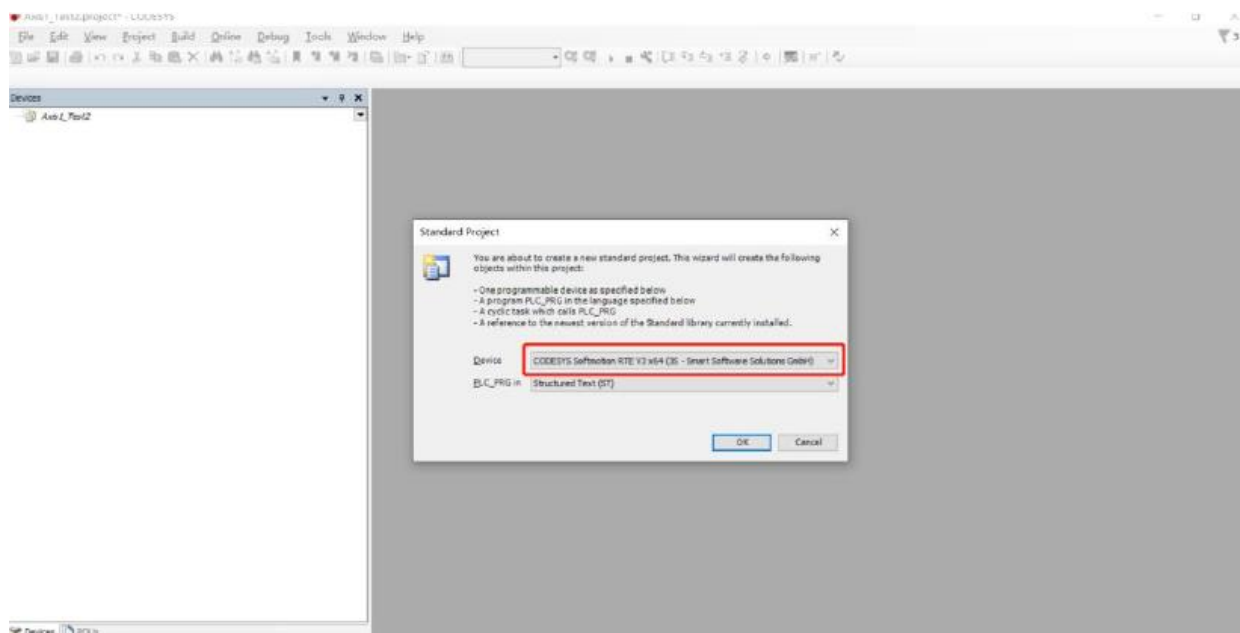


## ZAŁOŻENIE PROJEKTU W ŚRODOWISKU CODESYS

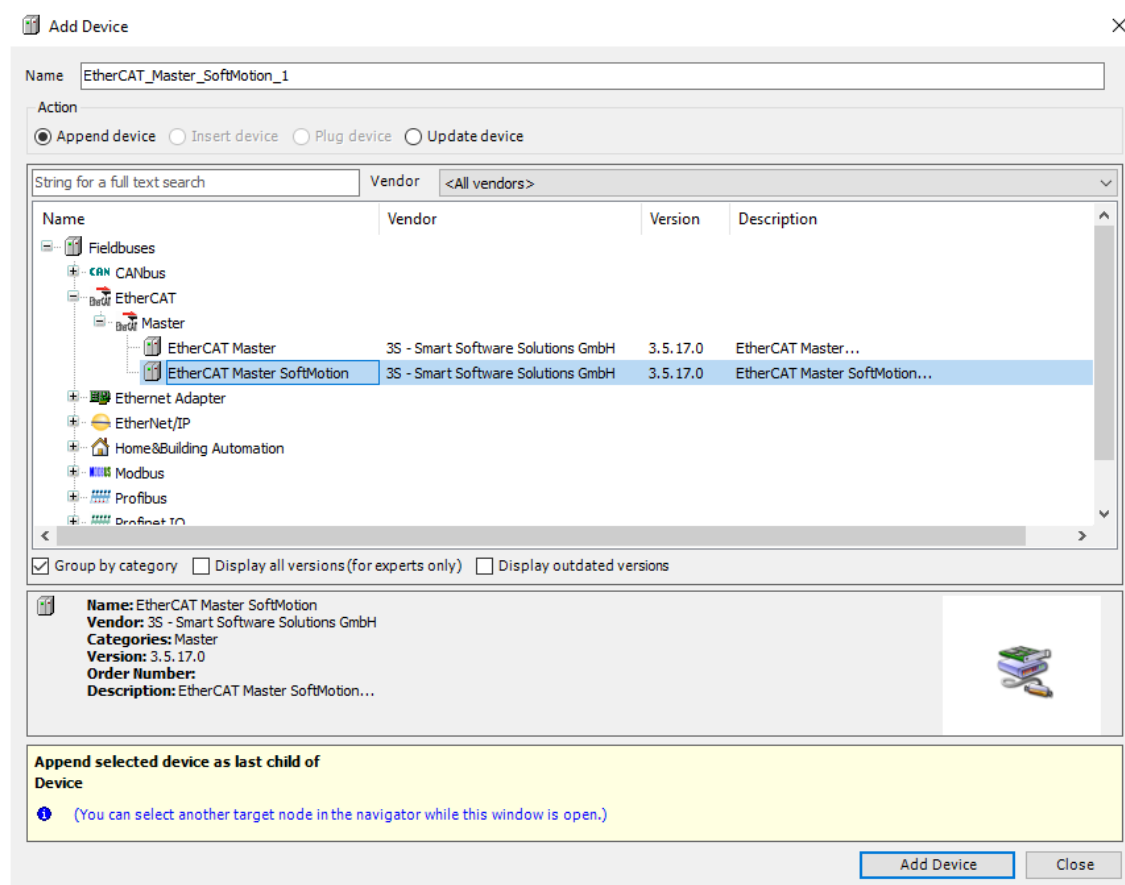
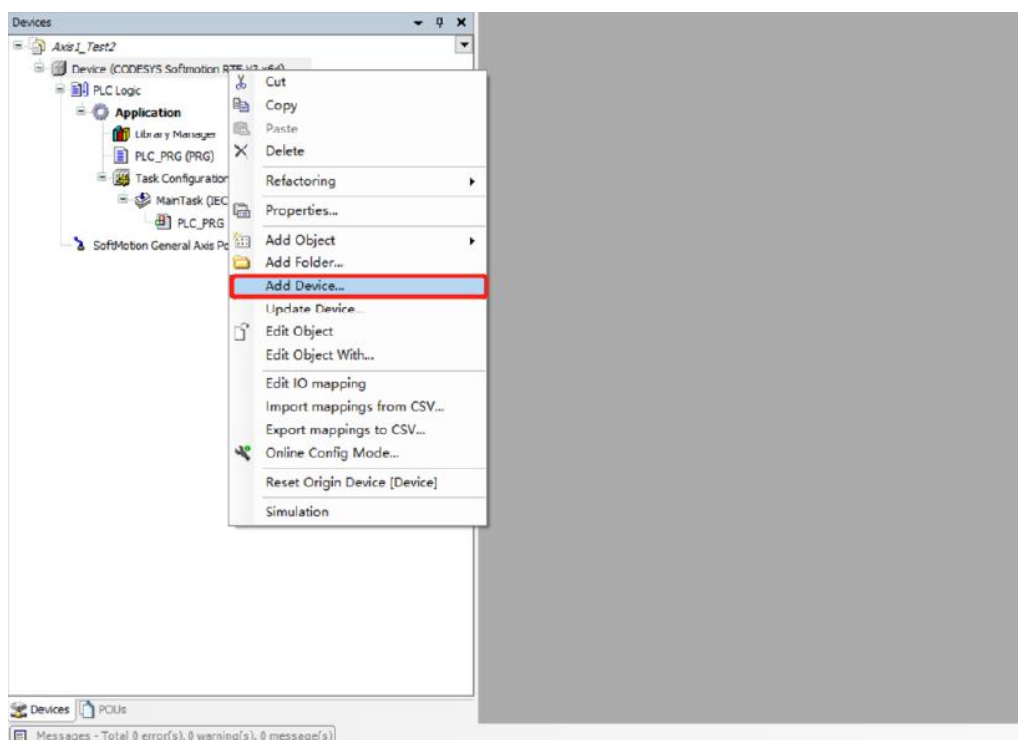
### 1. Zakładamy Standard Project



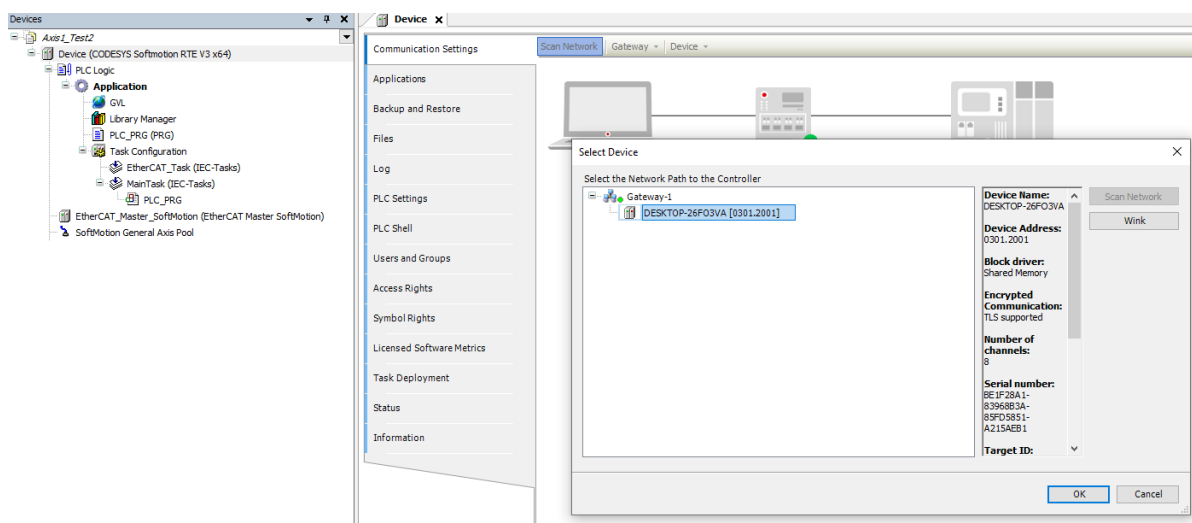
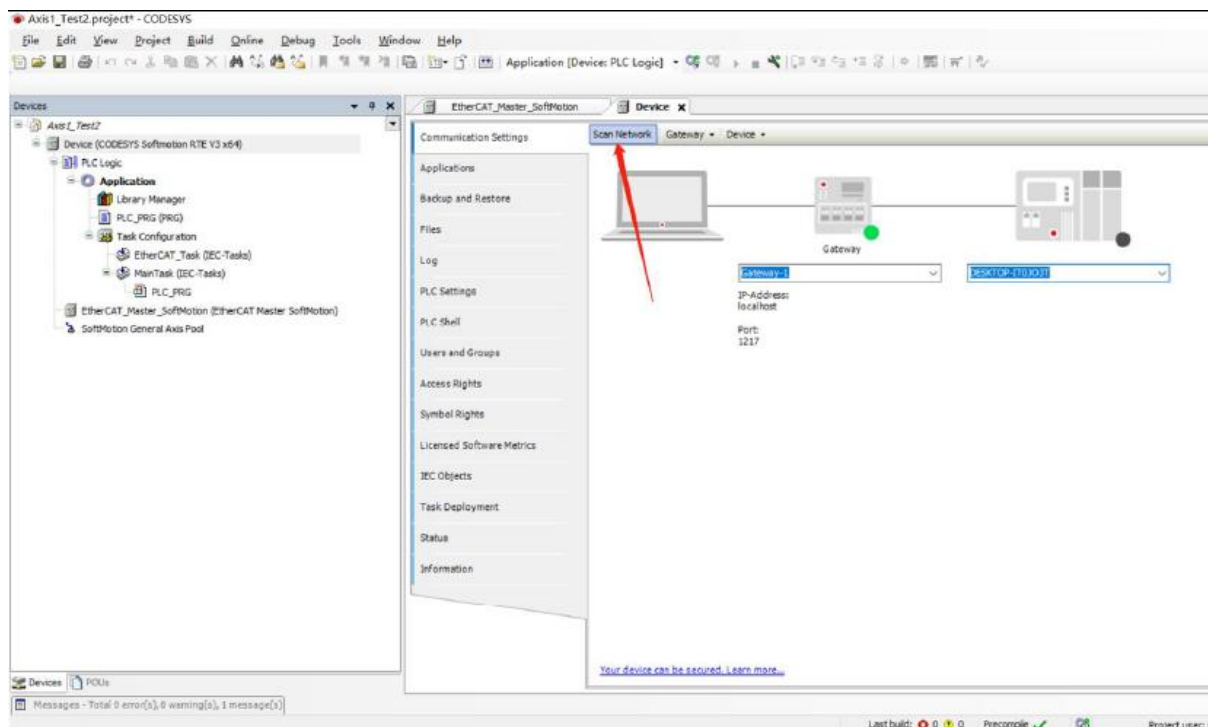
### 2. Wybieramy opcję Codesys SoftMotion RTE V3 x64 (wybór x64 czy bez zależy od zainstalowanej wersji (32-bitowej lub 64-bitowej) oprogramowania Codesys na komputerze. Podgląd zainstalowanej wersji Help -> About...



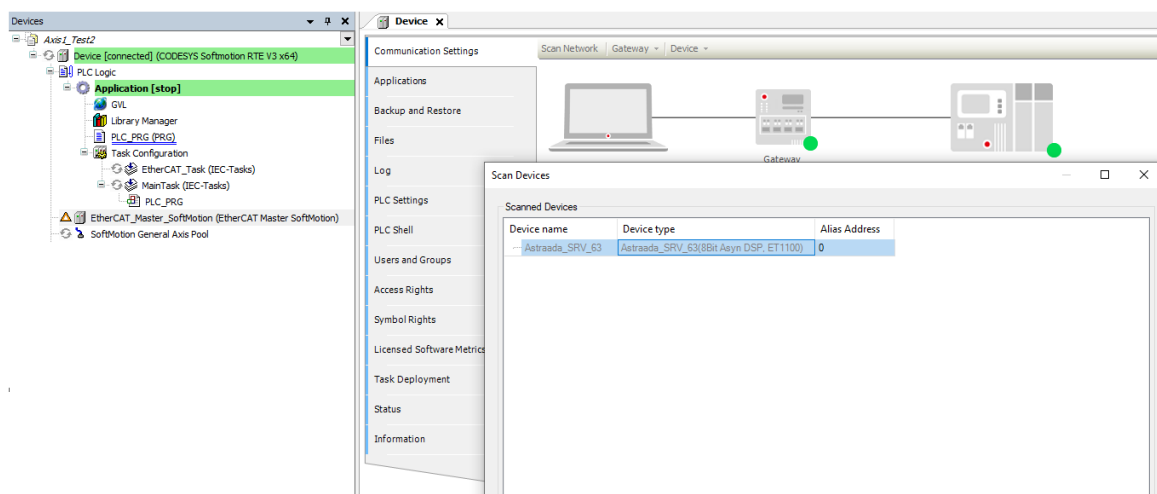
### 3. Do urządzenia dodajemy protokół komunikacyjny EtherCAT



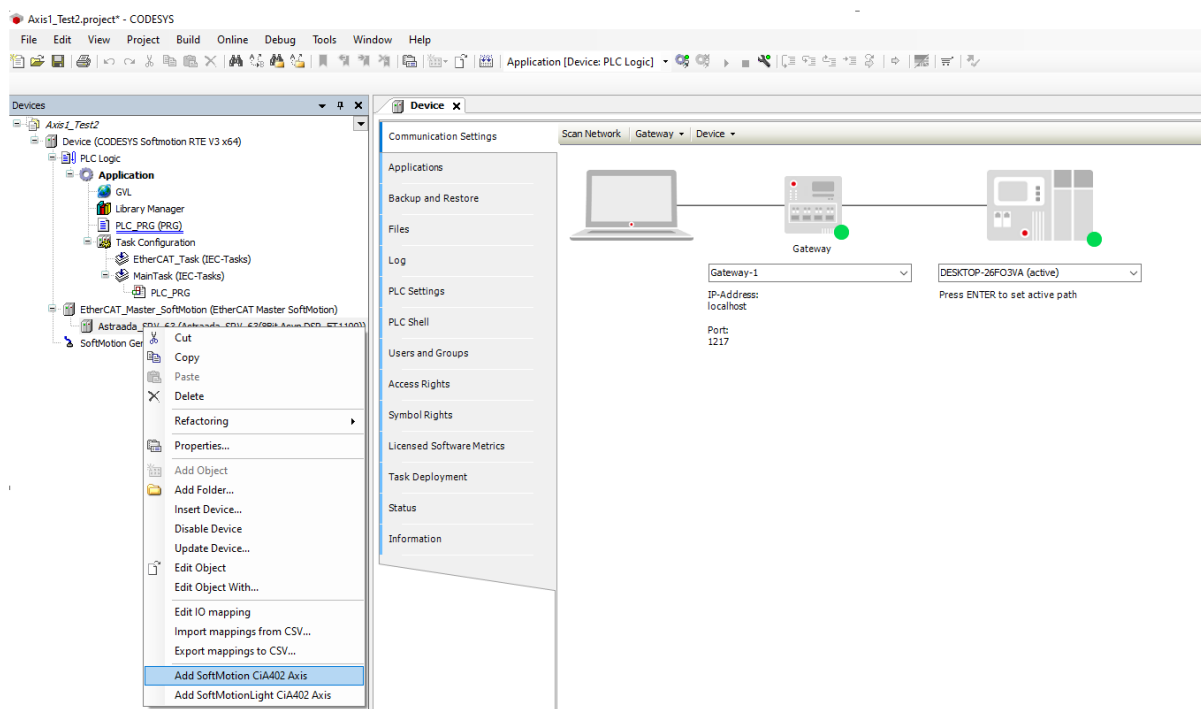
#### 4. Skanujemy urządzenie z którym się łączymy, czyli komputer PC



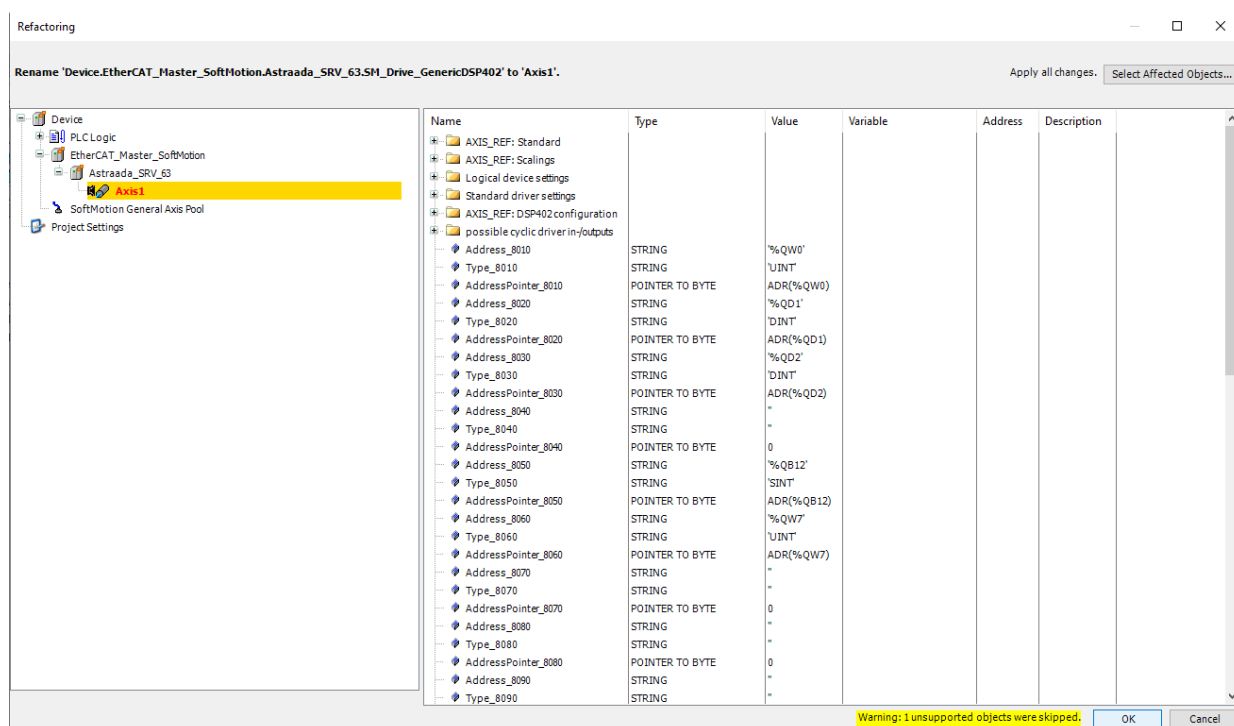
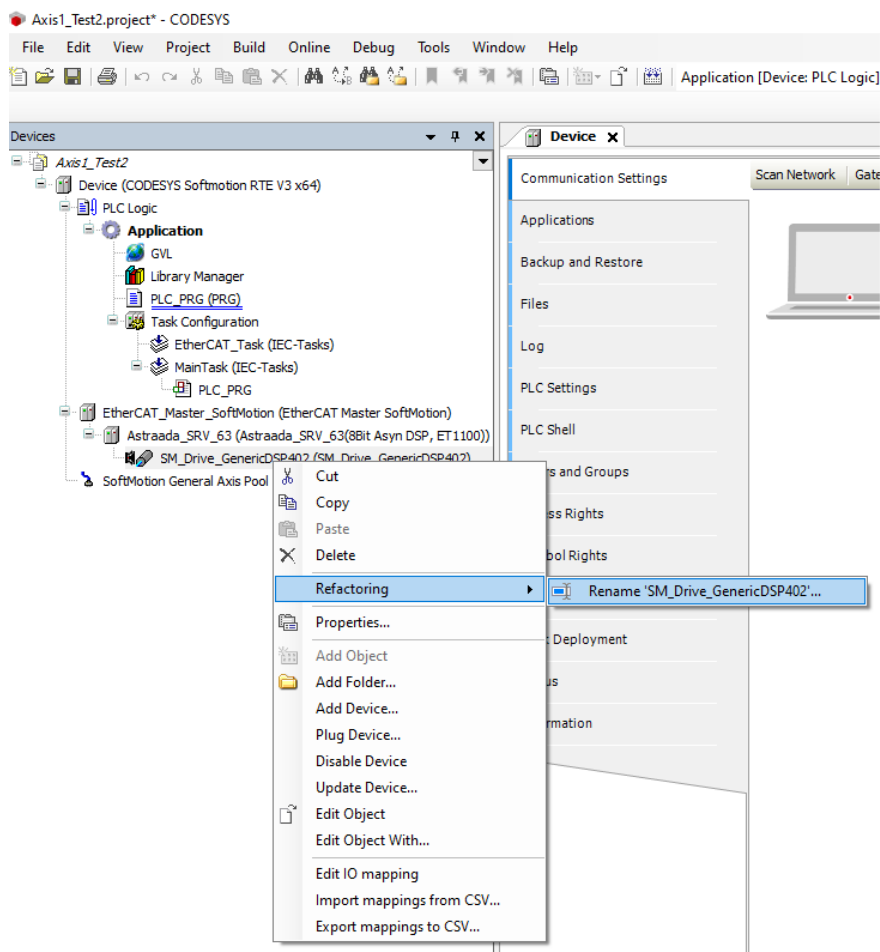
- Wykonujemy operacje Login, Scan for devices dla sieci EtherCAT Master oraz kopiujemy urządzenia do projektu



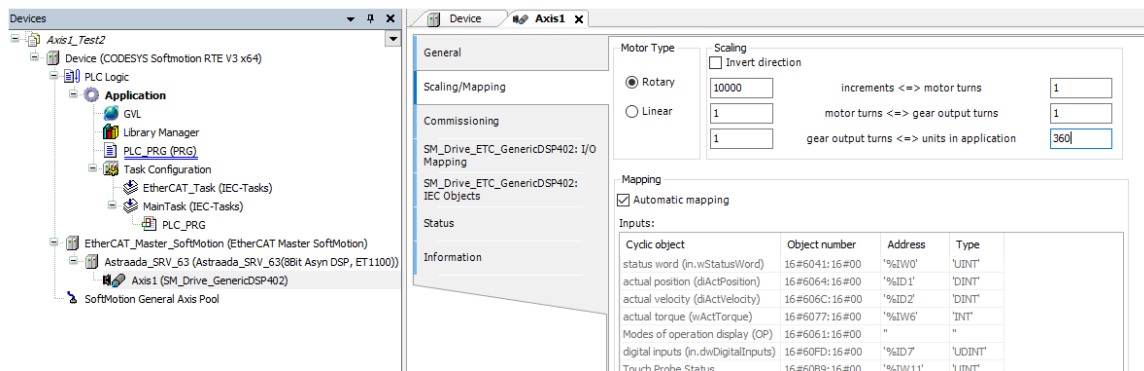
- Dla serwonapędu Astraada SRV dodajemy oś softmotion



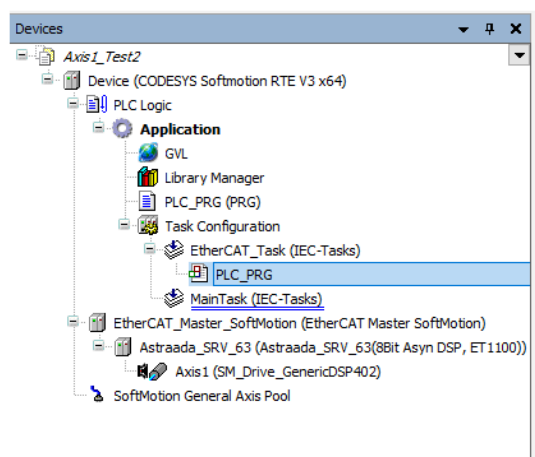
## 7. Zmieniamy nazwę osi



8. W ustawieniach osi, skalujemy zgodnie z rozdzielczością impulsów na obrót



9. Wykonany program w oparciu o PLCopen musi być wykonywany w Zadaniu EtherCAT



10. Podgląd działania sieci EtherCAT oraz pracy serwonapędu

