

德厚技高

务实创新

机器人与视觉系统的 通信设置



河南职业技术学院
HENAN POLYTECHNIC

德厚技高

务实创新

一、题目

二、解题思路

2.1 机器人端通信设置

2.2 视觉控制器通信设置



河南职业技术学院
HENAN POLYTECHNIC

题目

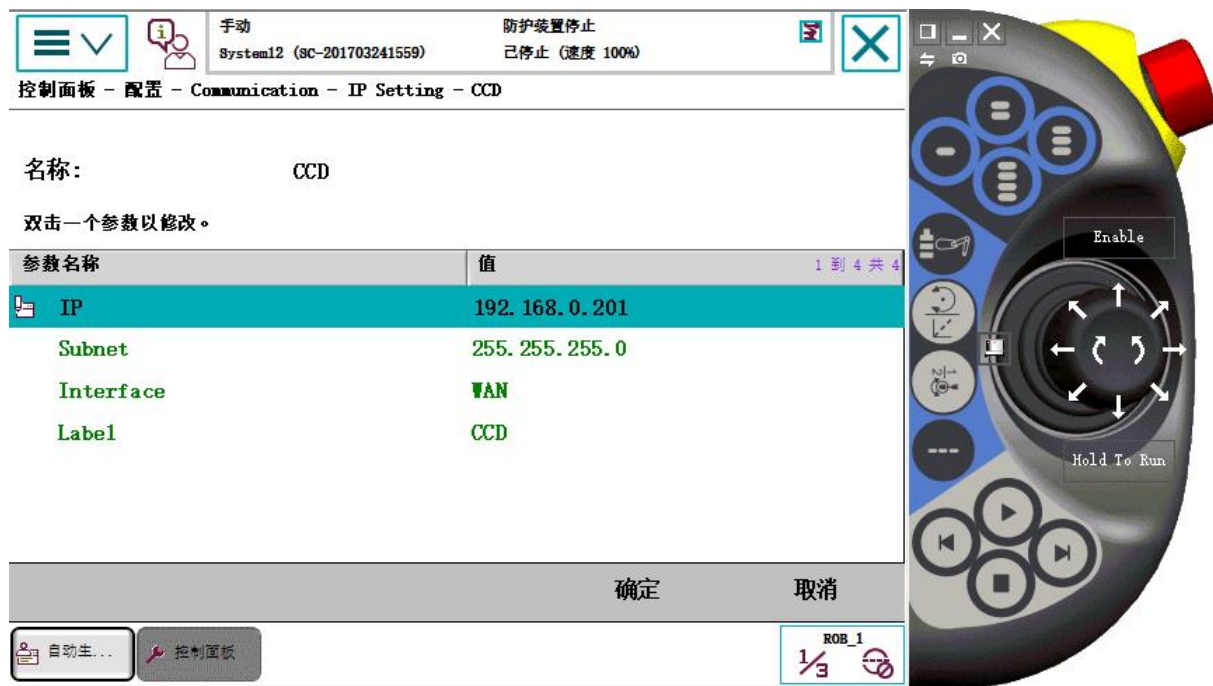
对执行单元的机器人和检测单元的视觉控制器进行设置，实现网络通讯。



解题思路

2.1 机器人端通信设置

在示教器中设置机器人端的IP地址，注意保证IP地址与视觉控制器的IP处于同一个网段中，且IP地址不能重叠。（具体操作流程详见视频资源“设置机器人的IP地址”）



解题思路

2.2 视觉控制器通信设置

1.在系统设置窗口中选择“启动-启动设定-通信模块-串行（以太网）-无协议TCP”。



解题思路

2.在系统设置窗口中选择“通信-以太网（无协议TCP）”设定IP地址及输入/输出端口号。

需注意视觉系统的IP地址需与机器人端的IP地址前三位相同，末位不同。

（具体操作流程详见视频资源“视觉检测系统通讯设置”）

系统设置

系统设置

- 启动
- 相机
 - 相机连接状态
 - 相机设定
 - 输出信号设置
- 通信
 - 并行
 - RS-232C/422(无协议)
 - 以太网(无协议(TCP))**
- 其他
 - 日期时间设定
 - 风扇控制设定
 - STEP信号过滤设定
 - 使用编码器触发
 - 网络驱动设定
 - 画面截取设定
 - 测量设定
 - 记录设定
 - 操作日志设定
 - 错误设定
- 用户自定义

IP地址自动获取

☒ 使用下个IP地址

IP地址: 10 5 5 100

子网掩码: 255 255 255 0

默认网关: 10 5 5 100

DNS服务器: 10 5 5 100

优先WINS服务器: 0 0 0 0

代替WINS服务器: 0 0 0 0

地址设定 2

IP地址自动获取

☒ 使用下个IP地址

IP地址: 192 168 0 200

子网掩码: 255 255 255 0

默认网关: 10 5 6 100

DNS服务器: 10 5 6 100

优先WINS服务器: 0 0 0 0

代替WINS服务器: 0 0 0 0

输入/出设定

输入模式: 无协议

输入方式: ASCII

输入/出端口号: 2000

通用

德厚技高

务实创新

本次课程到此结束

谢谢观看



河南职业技术学院
HENAN POLYTECHNIC