EPSON Robot 远程以太网__操作实例

该实验使用: 1、TCP/IP 调试助手

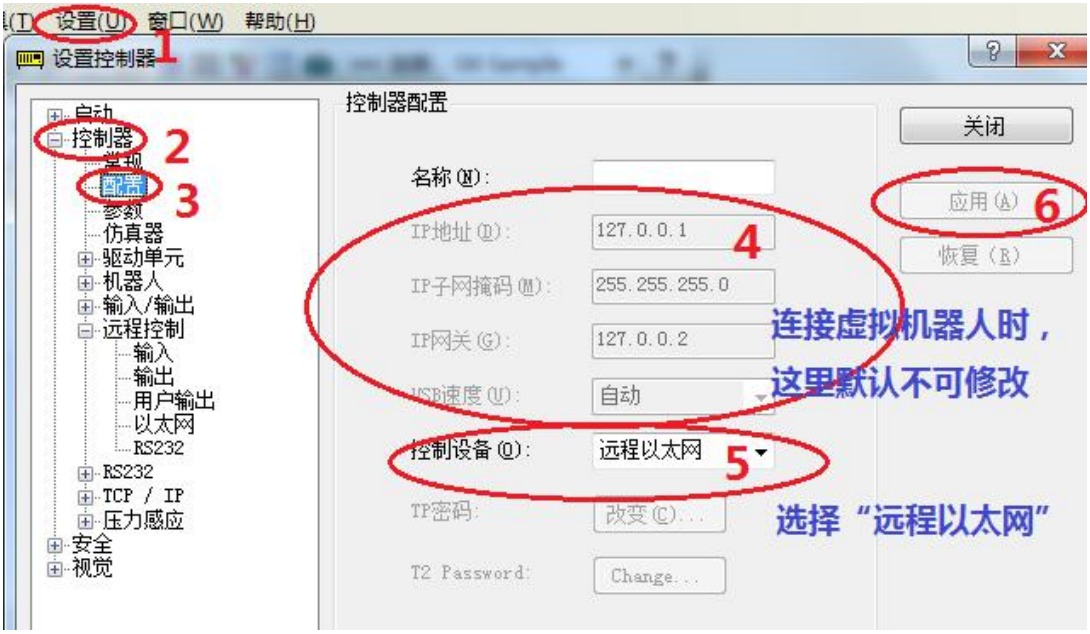
、EPSON RC+7.0

2、RC+7.0 连接虚拟机器人方式

1. 以太网 IP 及端口设置、控制设备设置

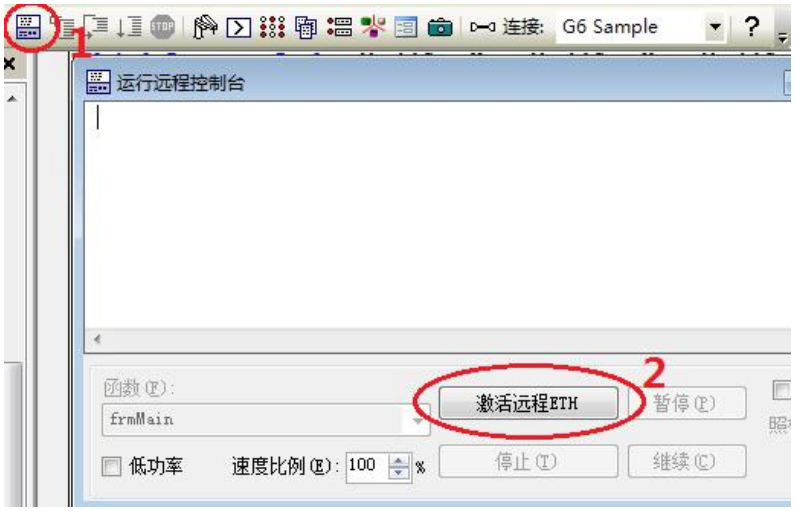
RC+7.0 连接虚拟机器人

1.1、EPSON 机器人控制器默认为服务端——默认为 IP 127.0.0.1,端口 5000；



1.2、TCP/IP 调试助手作为客户端，连接 IP 127.0.0.1，端口 5000；

2. RC+激活远程以太网、TCP/IP 助手连接

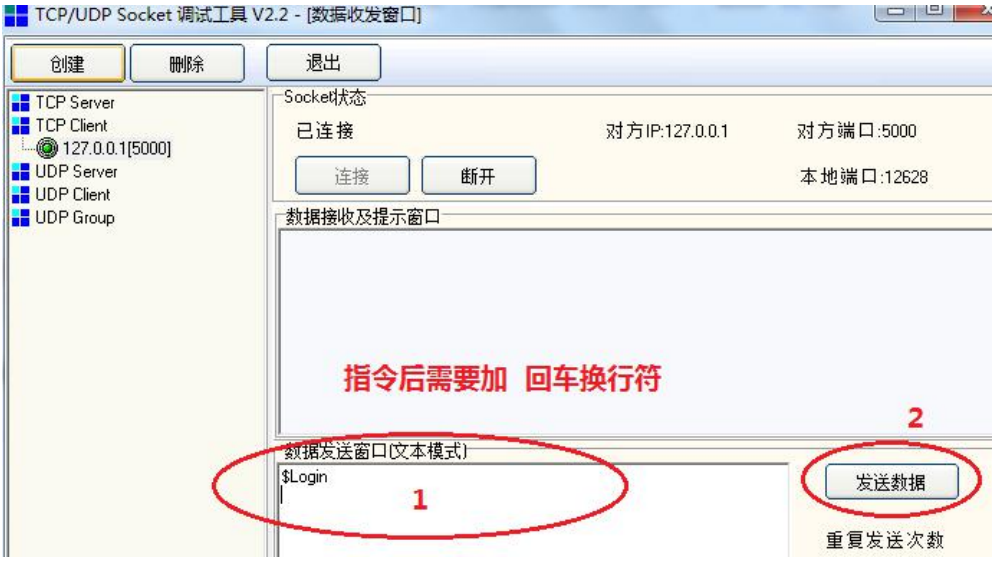


3. Login 登录指令测试

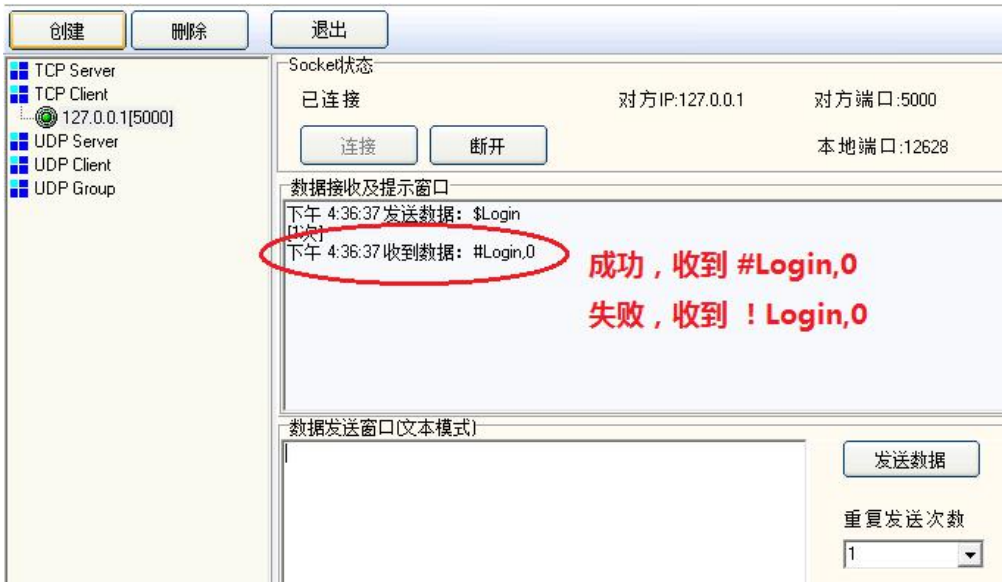
在使用任何远程命令前，务必使用远程命令 Login 登录，如下：

发送格式：$Login 回车换行

发送：



返回：



4. 其他指令测试

12.2.7 响应

如果控制器接收到正确的命令，将在执行命令时显示下列格式的响应。

命令	格式
获取数值的远程命令 GetIO、GetVariable 和 GetStatus 除外	#[远程命令]，[0]终端
GetIO	#GetIO，[0 | 1]终端 *1
GetMemIO	#GetMemIO，[0 | 1]终端 *1
GetIOByte	#GetIOByte,[字节（8 位）的十六进制字符串（00 到 FF）]终端
GetMemIOByte	#GetMemIOByte，[字节（8 位）的十六进制字符串（00 到 FF）]终端
GetIOWord	#GetIOWord，[字（16 位）的十六进制字符串（0000 至 FFFF）]终端
GetIOMemWord	#GetMemIOWord，[字（16 位）的十六进制字符串（0000 至 FFFF）]终端
GetVariable	#GetVariable，[参数值] 终端
GetVariable（如果是数组）	#GetVariable，[参数值 1]，[参数值 2]，...，终端 *4
GetStatus	#GetStatus，[状态]，[错误，警告代码]终端 例如） #GetStatus,aaaaaaaaaa,bbbb *2 *3
Execute	如果作为命令执行的结果返回数值 #Execute，“[执行结果]” 终端

错误响应

如果控制器不能正确接收远程命令，将以下列格式显示错误响应。

格式：![远程命令]，[错误代码]终端

Login 登录成功后才可进行其他操作，比如读写 IO、读写变量、执行 Execute 等远程命令。

4.1 启动 main 函数，发送： $Start,0 回车换行

成功返回 #Start,0

失败返回 !Start,错误代码

4.2 Go 运动到某个点，如 P0，发送： $Execute,”go P0”回车换行

成功返回 #Execute,0

失败返回 !Execute,错误代码

4.3 获取控制器状态，发送：$GetStatus 回车换行

成功返回类似 #GetStatus,00100000001,0000

失败返回 !GetStatus,错误代码

4.4 打开某个 IO 输出，如 Out 8，1 表示打开，发送：$SetIO,8,1 回车换行

成功返回 #SetIO,0

失败返回 !SetIO,错误代码

4.5 关闭某个 IO 输出，如 Out 8，0 表示关闭，发送：$SetIO,8,0 回车换行

成功返回 #SetIO,0

失败返回 !SetIO,错误代码

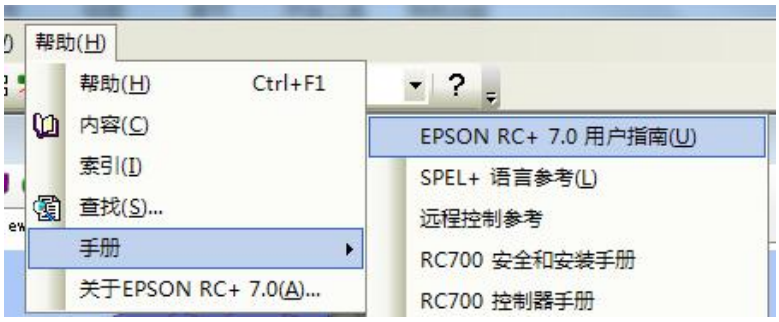
4.6 读取某个 IO 输入，如 IN 9，发送：$GetIO,9 回车换行

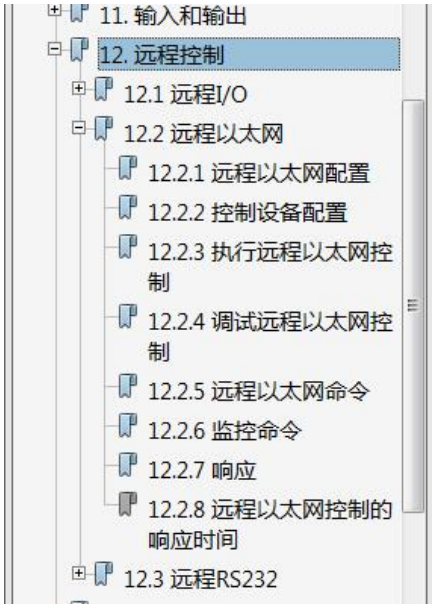
成功返回 #GetIO,1 (1 表示输入有信号，0 表示输入无信号)

失败返回 !GetIO,错误代码

5. 测试结束。

如需了解更多远程命令及对应命令参数，请查阅软件里自带的用户指南手册





6. 注意：

如测试失败，请检查：

A. 是否已将控制器的控制设备已设定为 远程以太网

B. 是否激活远程以太网

C. IP 及端口是否正确;

D. 是否已执行 Login 登录远程命令，并成功返回

D. 发送远程命令格式是否正确(是否多了空格、少了双引号、少了回车换行.....)