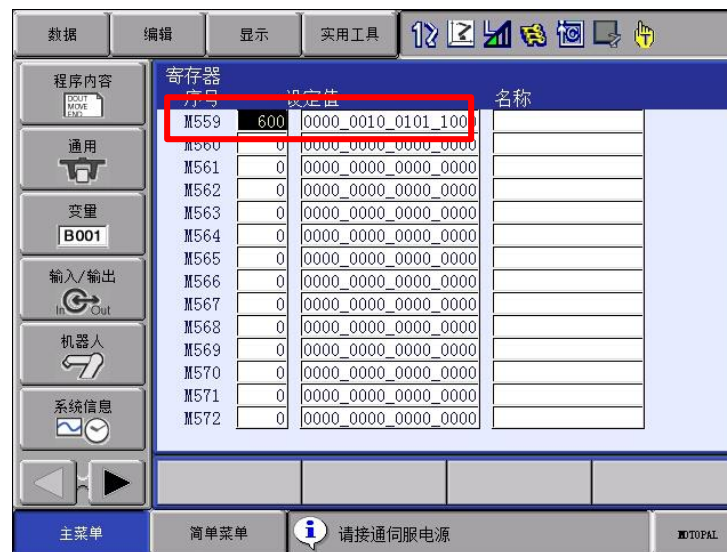
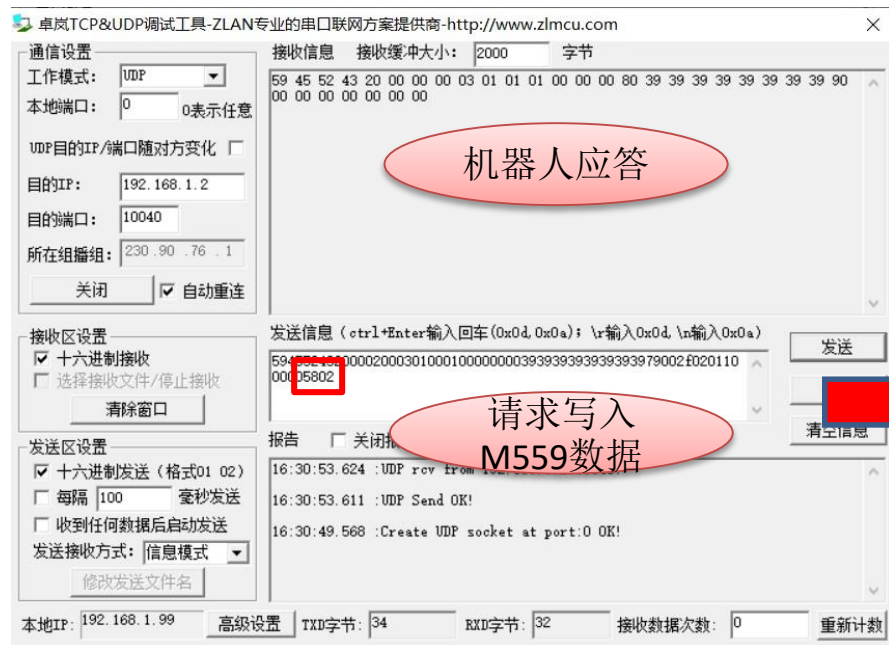


使用UDP通信修改机器人运行速度

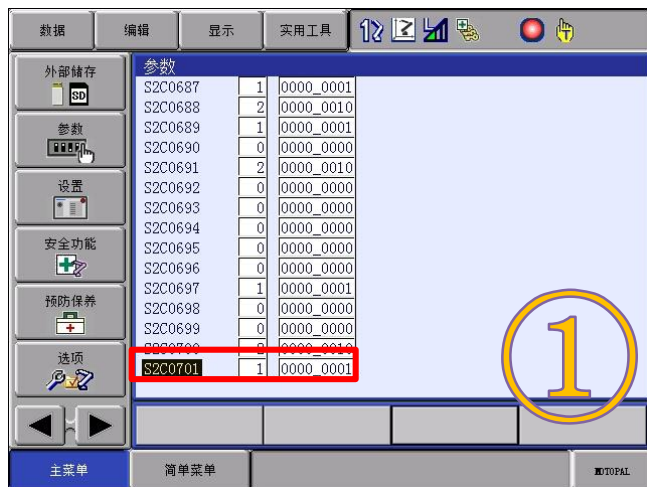
编号名：手順-标准功能-011
(安川中国 R- 上海技)

UDP写入寄存器数据（上位机写入M寄存器数据，控制速度百分比动作，方法供参考）

写入寄存器：M559写入值600 报文： 59455243200002000301000100000000393939393939393979002f02011000005802
59455243//固定
2000//固定
0200//固定（数据大小）
03010001000000003939393939393939//固定
7900//命令
2f02//写入的地址（本次例子中写入的是M559，DEX#→HEX#022F，高低位转换后：2F02）
01100000//固定（写入）
5802//写入的数据（本次例子中写入的是600，DEX#600→HEX#0258，高低位转换后：5802）



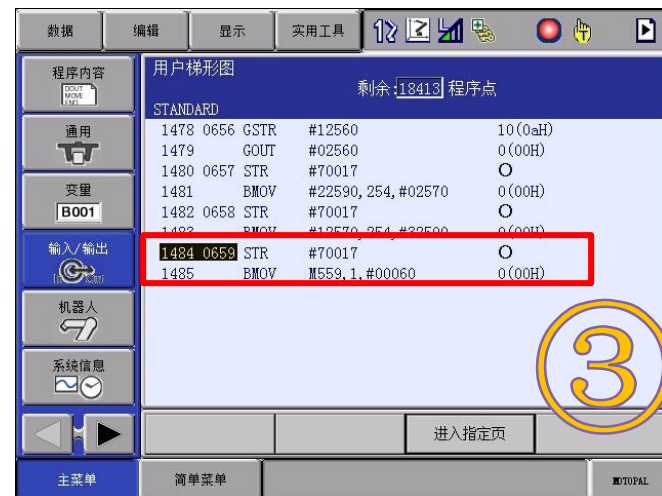
再现模式固定速度百分比动作



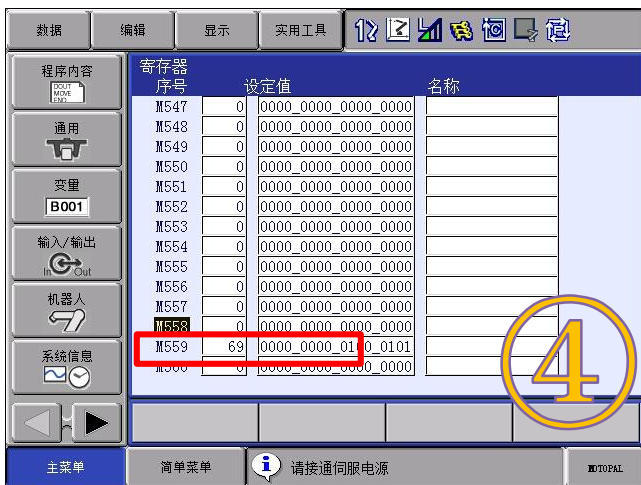
修改S2C701=1。为通过外部信号使用速度调节功能



修改S4C287=6。设定使用指定通用输入信号组为“6”。对应00060-00067



使用BMOV指令，将M559寄存器开头1字节数据传输到00060开头的1字节数据中



通过UDP指令写入M559数值为69



切换为再现模式，通过设定M559寄存器数据，直接设定机器人速度百分比。因70017信号长ON，即使切换模式，速度百分比不会有变化，保证安全。

YASKAWA