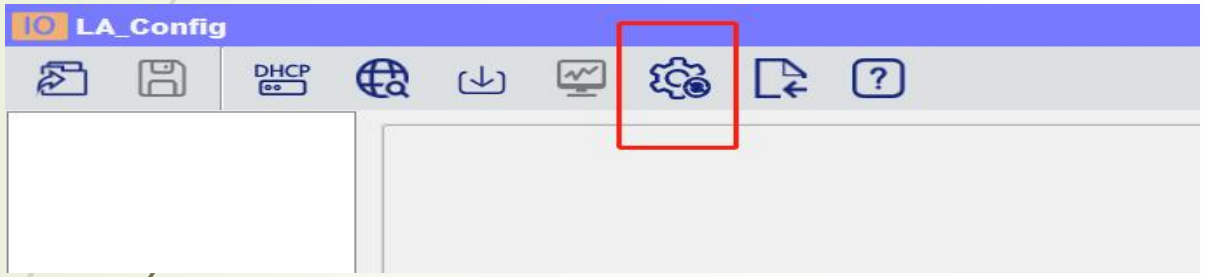
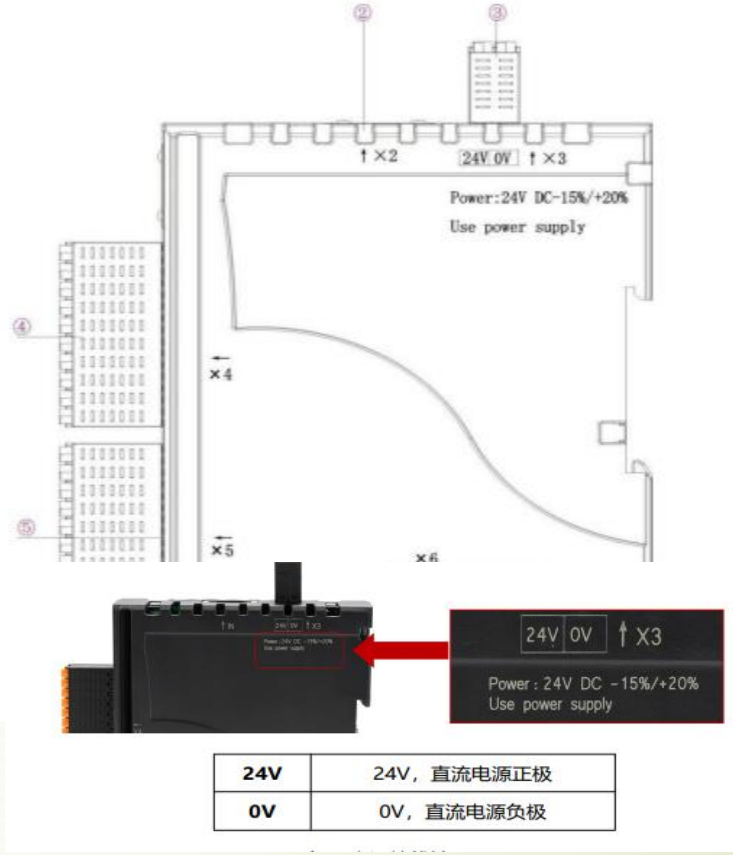
凌科SRX模块替换DSQC1030配置说明

适应于robotware版本6.XABB机器人

1.软件工具配置IP

- 1. 给模块通电DC24V，电脑网线连接X1插口；
- 2.打开LAEConfig软件，点击如下设置图标

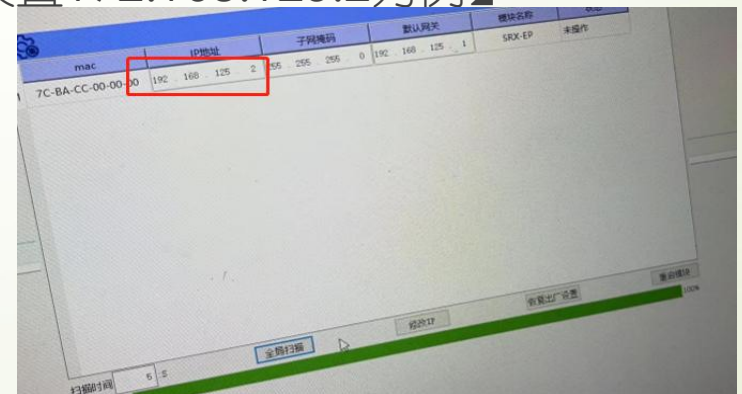




24V	24V，直流电源正极
0V	0V，直流电源负极

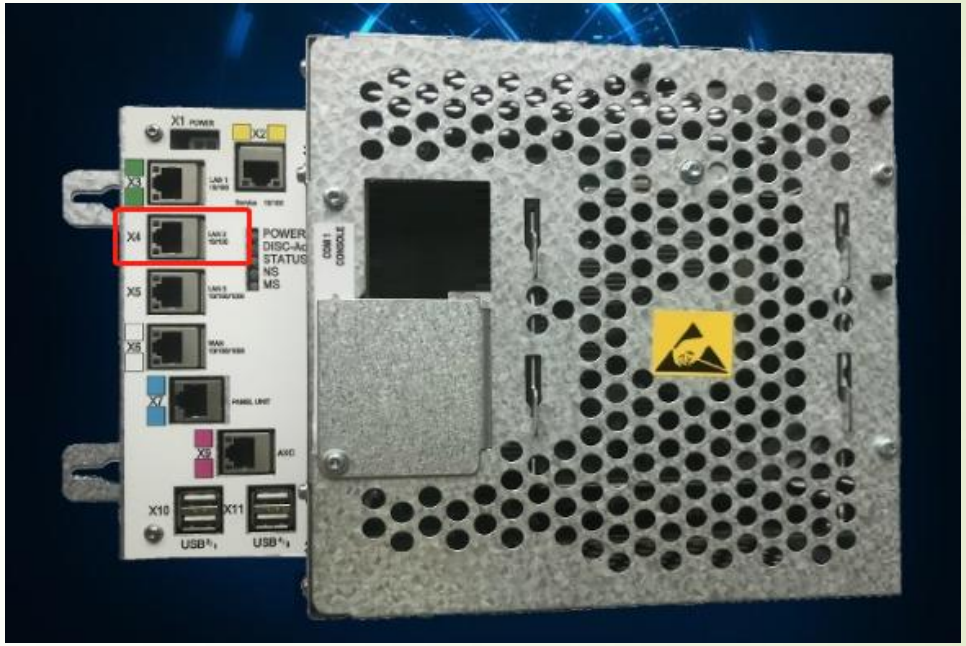
- 3.点击全局扫描，然后修改IP:192.168.125.xxx;子码掩码255.255.255.0；默认网关192.168.125.1；点击修改IP

待状态显示分配成功后，重启模块；【本示例以IP设置192.168.125.2为例】



2.机器人与模块硬件连接

- 1.模块通电DC24V
- 2.网线连接，机器人主机插X4(LAN2)口，即原DSQC1030插口处。



3.机器人配置

- 1.点控制面板- - 配置 --主题-- I/O EtherNet/IP Device 双击
- 2.点添加

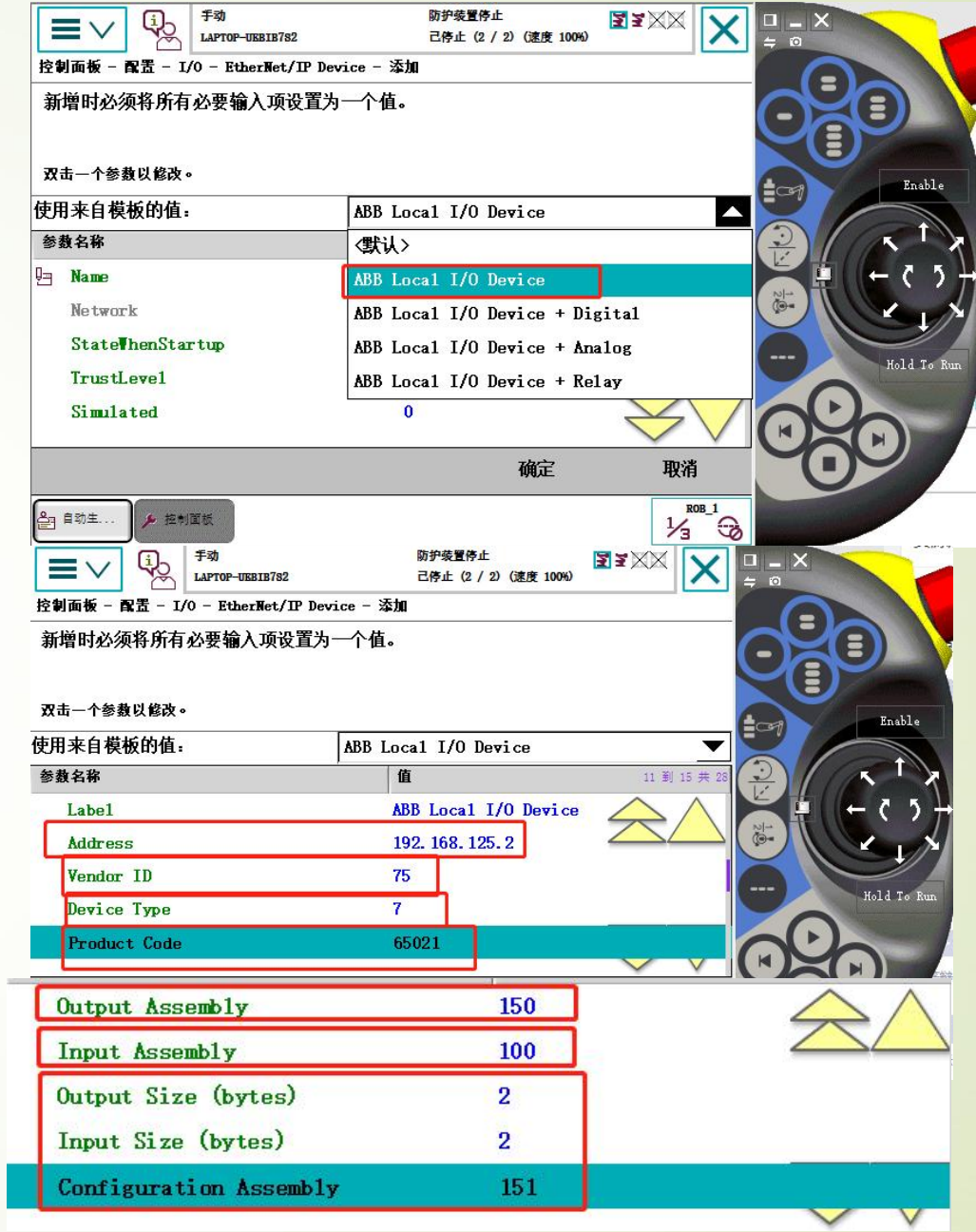
3.机器人配置

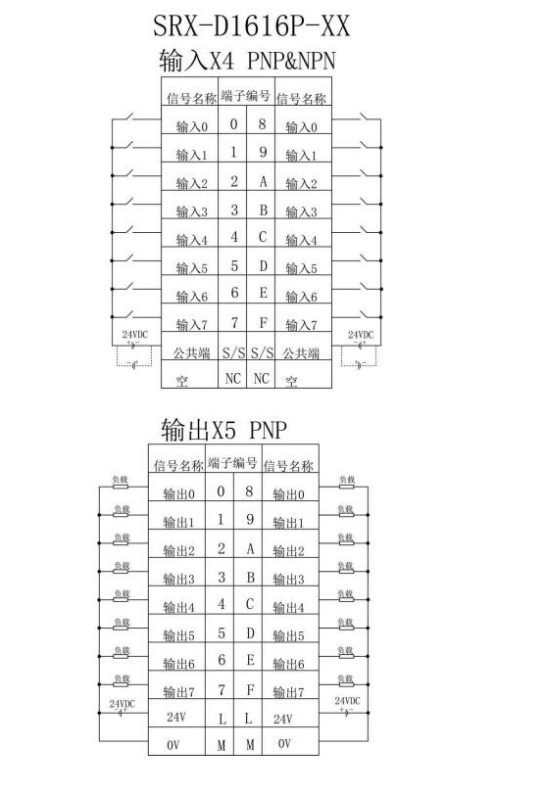
- 3.修改如图参数，修改参数后点击确定，然后重启机器人

- 待模块连接成功后配置信号即可。

PWR(绿色)	ERR(红色)	RUN(绿色)	说明
○	○	○	电源异常
●	●	○	通讯接口故障
●	○	●	模块成功进入运行（operate）状态，成功与主站建立循环数据交互。

表 7 系统状态指示 ●表示绿灯常亮 ●表示红灯常亮 ○表示不亮



4.模块接线配置

- 1.如右图进行接线配置