Configurazione IO lato PLC Beckhoff

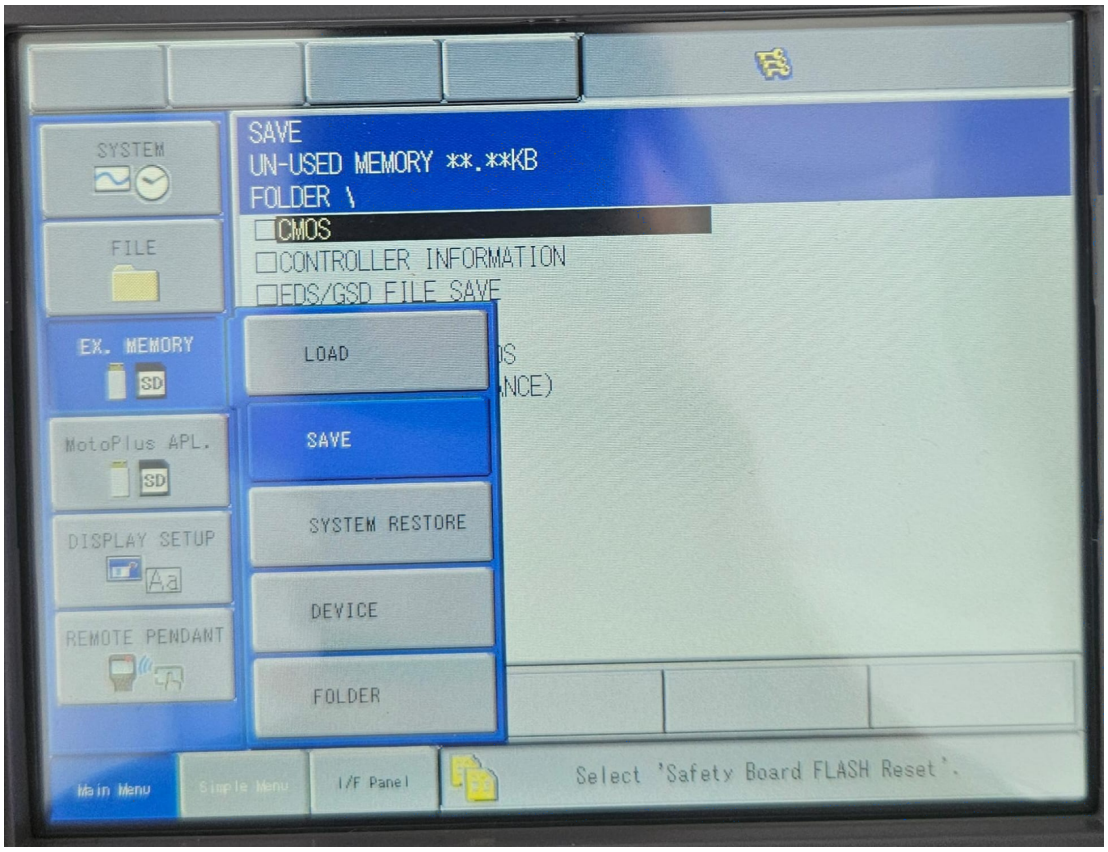
> **Obiettivo:** esportare il file EDS dal robot e configurare il robot come dispositivo EtherNet/IP nel progetto TwinCAT 3.
>
> **Prerequisito:** configurazione completa descritta in Configurazione Ingressi / Uscite

Materiale necessario

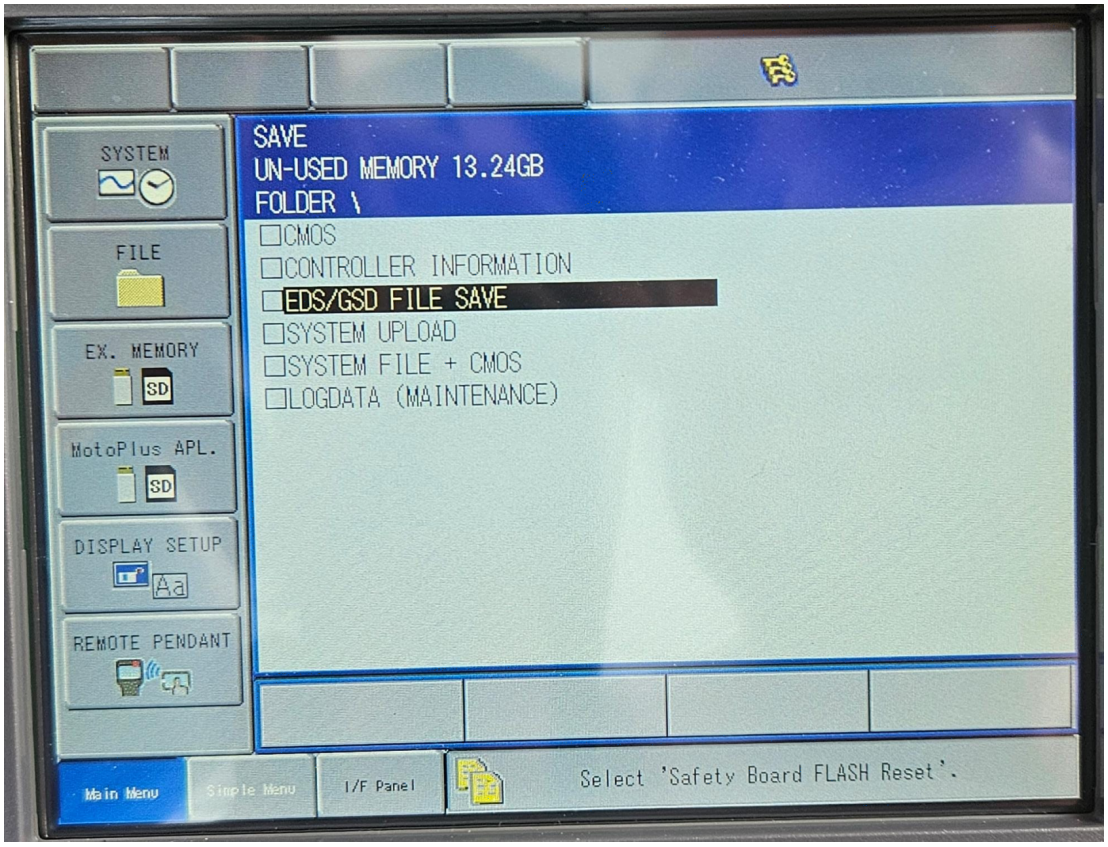
- Chiavetta USB.
- PC con TwinCAT 3 e il progetto del PLC.
- Terminale EtherCAT master EtherNet/IP (es. **EL6652**).

1. Esportazione del file EDS dal robot

1. Avviare il cabinet in modalità **Manutenzione** (accensione con **MAIN MENU** premuto) e inserire la chiavetta USB nel pendant (lato posteriore).
2. Autenticarsi con livello di sicurezza almeno **MANAGEMENT**.
3. Aprire **EX. MEMORY → SAVE**.



4. Selezionare **EDS/GSD FILE SAVE**.



5. Selezionare il file **EtherNet/IP CPU** il quale verrà contrassegnato dalla stella.