

RCONコントローラー
ネットワークタイプ

R-unit
RCON

リファレンスマニュアル

第1版



1	動作モードについて	
	1. コントローラーのモード別機能	p3
2	動作モード別の信号割付け	
	1. 直接数値指定モード	p4
	2. 簡易直値モード	p6
	3. ポジショナー1モード	p8
	4. EC接続ユニット (RCON-EC)	p10
3	主な機能	
	1. 位置決め動作の方法	p10
	2. 移動中の速度変更	p11
	3. 動作を途中で終了させる	p12
	4. ジョグ・インチングの切替え	p13
	5. 押付け動作の信号入力方法	p14
	6. 衝突検出機能	p16
4	PLCからの指令で動かない場合	
	1. 入出力信号のモニタリング	p 17
	2. MON信号の確認	p 18
	3. AUTO/MANUの状態確認	p 20
	4. 駆動源が遮断されていないか確認	p 21

はじめに

本書は、当社製ポジションタイプコントローラー（RCON-GW/GWG）のフィールドネットワーク仕様（以下、コントローラーと表記）について、その動作モードやネットワークの割付け、各種機能についてまとめた資料です。

おもに、よく使用されている3つの動作モード、“フル直値モード”、“ハーフ直値モード”、“ポジション簡易直値モード”について説明します。

取扱いに関する詳細内容は、[各コントローラーの取扱説明書]、[各フィールドネットワーク・ポジション仕様取扱説明書]を確認してください。

【本書対応の機器】

RCON-GW/GWG ゲートウェイユニット
RCON-PC/PCF/AC/DC/SC ドライバーユニット
EC接続ユニット RCON-EC
SCON拡張ユニット RCON-EXT
RCON接続仕様 SCON

重要

- 本書に記載されている事柄は、製品の改良にともない予告なく変更させていただく場合があります。
- 設定内容につきましては、条件や用途に合わせて変更をしてください。
- この取扱説明書の内容についてご不審やお気付きの点などがありましたら、“アイエイアイお客様センターエイト”もしくは、最寄りの当社営業所まで問い合わせしてください。
- 本文中における会社名・商品名は、各社の商標または登録商標です。

改版履歴

2023.4 1A 初版発行

1 コントローラのモード別機能

RCONのモード別機能について、以下の表に示します。

(EtherCATモーション,MECHATROLINK-Ⅲ,SSCNET Ⅲ/Hは除く)

動作モード	主要機能					占有領域
	ポジションNo. 指定運転	位置データ 指定運転	速度・ 加減速度 指定運転	現在位置 読取り	現在速度 読取り	
直接数値指定	×	○	○ (※1)	○	○	8ワード
簡易直値	×	○ (※2)	○ (※2)	○	×	4ワード
ポジショナー1	○	×	○	○	×	4ワード
ポジショナー2	○	×	○	×	×	2ワード
ポジショナー3	○	×	○	×	×	1ワード
ポジショナー5	○	×	○	○	×	2ワード

※1 加速度と減速度を異なる値にすることはできません。

※2 速度以外の数値はポジションデータで指定します。

各動作モードの詳細は、[RCON 取扱説明書 (MJ0384)]を参照してください。

1 直接数値指定モード

直接数値指定モードの信号割付けを示します。

直接数値指定モード_制御信号割付表 (PLC → コントローラーへ出力)

アドレス		機能	信号名	内容・詳細
先頭からのワード数	ビット番号			
0	b15~b0	目標位置 (2ワード)	-	目標位置を指定してください。 負数は2の補数で入力してください。 単位：0.01mm (または、度/s) ※ DDモーター以外 0.001度 ※ DDモーター
1	b15~b0			
2	b15~b0	位置決め幅 (2ワード)	-	単位：0.01mm (または、度/s) ※ DDモーター以外 0.001度 ※ DDモーター
3	b15~b0			
4	b15~b0	速度 (1ワード)	-	移動時の速度を指定してください。 単位は1.0mm/s(度/s) または、0.1mm/s (度/s) 単位の切替は、ゲートウェイパラメータ設定によって変更できます。 (出荷時は1.0mm/s に設定)
5	b15~b0	加減速度 (1ワード)	-	移動時の加減速度を指定してください。 単位は0.01G
6	b15~b0	押付け電流制限値 (1ワード)	-	押付け動作時の電流制限値を指定してください。 指定値は255を100%に換算して受け付けます。
7	b15	制御信号 (1ワード)	BKRL	ブレーキ強制解除：ONでブレーキ解除
	b14		INC	インクリメンタル 【OFF で絶対位置指令、ON で相対位置指令】
	b13		DIR	押付け方向指定： ONでプラス方向に位置決め幅を加算した押付け動作 OFFでマイナス方向に位置決め幅を減算した押付け動作
	b12		PUSH	押付け指定：OFFで位置決め動作、ONで押付け動作
	b11		-	(使用できません)
	b10		-	(使用できません)
	b9		-	(使用できません)
	b8		JOG+	プラスジョグ：ONで反原点方向移動
	b7		JOG-	マイナスジョグ：ONで原点方向移動
	b6		JVEL	ジョグ速度/イン칭ング距離切替え： OFFでパラメーターNo.26“ジョグ速度”、 パラメーターNo.48“イン칭ング距離” ONでPLC出力の速度データを使用(注1) パラメーターNo.49“イン칭ング距離2”の設定値を使用
			JISL	ジョグ/イン칭ング切替え： OFFでジョグ動作、ONでイン칭ング動作
	b5		SON	サーボON指令：ONでサーボON
	b4		RES	リセット：ONでリセット実行
	b3		STP	一時停止：ONで一時停止指令
b2	HOME	原点復帰：ONで原点復帰指令		
b1	DSTR	位置決め指令：ONで移動指令		
b0				

注1：指令速度設定=0の場合、パラメーターNo.47“PIO ジョグ速度2”の値で動作します。
指令速度設定≠0の場合：PLC出力部の速度データで動作します。

STEP
1STEP
2

動作モード別の信号割付

STEP
3STEP
4

直接数値指定モード_状態信号割付表 (コントローラ → PLCに入力)

アドレス		機能	信号名	内容・詳細
先頭からのワード数	ビット番号			
0	b15~b0	現在位置 (2ワード)	-	現在位置を格納します。 単位：0.01mm (または、度/s) ※ DDモーター以外 0.001度 ※ DDモーター
1	b15~b0			
2	b15~b0	指令電流 (2ワード)	-	現在モーターに指令している電流値を格納します。 単位は1mA
3	b15~b0			
4	b15~b0	現在速度 (1ワード)	-	現在速度を格納します。 単位の切替えは、ゲートウェイパラメータ設定によって変更できます。 (出荷時は1.0mm/s に設定)
5	b15~b0	アラームコード (1ワード)	-	アラームが発生した場合に、アラームコードを格納します。 アラームが発生していない場合およびバッテリー電圧低下警告時は、0を格納します。 アラームコードは16進数で読出してください。
6	b15~b0	-	-	(使用できません)
7	b15	状態信号 (1ワード)	EMGS	非常停止：非常停止状態でON
	b14		CRDY	コントローラ準備完了：準備完了でON
	b13		ZONE2	ゾーン2： 現在位置がゾーン設定(パラメータNo.23,24)内にあるときON
			ZONE1	ゾーン1： 現在位置がゾーン設定(パラメータNo.1,2)内にあるときON
	b11		-	(使用できません)
	b10		-	(使用できません)
	b9		-	(使用できません)
	b8		MEND	指令完了【ON：移動後に位置決め完了・押付け完了・空振りのいずれかの状態になった場合、OFF：移動開始またはサーボOFF 状態】
	b7		ALML	軽故障アラーム出力【ON：過負荷警告またはメッセージレベルのアラームが発生した場合】
	b6		-	(使用できません)
	b5		PSFL	押付け空振り：押付け動作空振りでON
	b4		SV	運転準備完了：サーボON状態でON
	b3		ALM	アラーム：アラーム発生でON
	b2		MOVE	移動中：アクチュエーター移動中でON
	b1		HEND	原点復帰完了：原点復帰完了でON
	b0		PEND	位置決め完了：位置決め完了でON

Point !



- 1) ジョグ速度の切替え方：
JVEL信号のON/OFFで切替えができます。
OFFの場合パラメータNo.26 “PIO ジョグ速度”、ONの場合速度レジスタの値で動きます。
- 2) 移動時の速度切替え：
移動中に移動時開始時と異なる速度を入力して、スタート信号(CSTR)をONします。



注意

衝突検出機能は使用できません。簡易直値モードに変更が必要です。

STEP
1STEP
2

動作モード別の信号割付

STEP
3STEP
4

2 簡易直値モード

簡易直値モードの信号割付けを示します。

簡易直値モード_制御信号割付表 (PLC → コントローラーへ出力)

アドレス		機能	信号名	内容・詳細
先頭からの ワード数	ビット番号			
0	b15～b0	目標位置 (2ワード)	—	目標位置を絶対座標上の位置で指定してください。 負数は2の補数で入力してください。 単位：0.01mm（または、度/s）※ DDモーター以外 0.001度 ※ DDモーター
1	b15～b0			
2	b15～b10	—	—	(使用できません)
	b9～b0	指定ポジションNo.	—	使用するポジションNo.を指定してください。
3	b15	制御信号	BKRL	ブレーキ強制解除：ONでブレーキ解除
	b14		—	(使用できません)
	b13		—	(使用できません)
	b12		—	(使用できません)
	b11		—	(使用できません)
	b10		—	(使用できません)
	b9		—	(使用できません)
	b8		JOG+	プラスジョグ：ONで反原点方向移動
	b7		JOG-	マイナスジョグ：ONで原点方向移動
	b6		JVEL	ジョグ速度/イン칭距離切換え： OFFでパラメーターNo.26“ジョグ速度”、 パラメーターNo.48“イン칭距離” ONでパラメーターNo.47“ジョグ速度2”、 パラメーターNo.49“イン칭距離2”の設定値を使用
			JISL	ジョグ/イン칭切替え： OFFでジョグ動作、ONでイン칭動作
	b5		SON	サーボON指令：ONでサーボON
	b4		RES	リセット：ONでリセット実行
	b3		STP	一時停止：ONで一時停止指令
b2	HOME	原点復帰：ONで原点復帰指令		
b1	CSTR	位置決め指令：ONで移動指令		
b0				

STEP
1STEP
2

動作モード別の信号割付

STEP
3STEP
4

 簡易直値モード_状態信号割付表 (コントローラ → PLCに入力)

アドレス		機能	信号名	内容・詳細
先頭からのワード数	ビット番号			
0	b15~b0	現在位置 (2ワード)	—	現在位置を格納します。 単位：0.01mm (または、度/s) ※ DDモーター以外 0.001度 ※ DDモーター
1	b15~b0			
2	b15~b10	—	—	(使用できません)
	b9~b0	完了ポジションNo.	PC**	位置決め完了したポジションNo.が出力されます。
3	b15	状態信号	EMGS	非常停止：非常停止状態でON
	b14		CRDY	コントローラ準備完了：準備完了でON
	b13		ZONE2	ゾーン2： 現在位置がゾーン設定(パラメータNo.23,24)内にあるときON
			ZONE1	ゾーン1： 現在位置がゾーン設定(パラメータNo.1,2)内にあるときON
	b11		PZONE	ポジションゾーン： 現在位置がポジションゾーン設定内にあるときON
	b10		—	(使用できません)
	b9		—	(使用できません)
	b8		MEND	指令完了【ON：移動後に位置決め完了・押付け完了・空振りのいずれかの状態になった場合、OFF：移動開始またはサーボOFF 状態】
	b7		ALML	軽故障アラーム出力 【ON：過負荷警告またはメッセージレベルのアラームが発生した場合】
	b6		LOAD	負荷出力判定ステータス 【ON：衝突を検出した場合】
	b5		PSFL	押付け空振り：押付け動作空振りでON
	b4		SV	運転準備完了：サーボON状態でON
	b3		ALM	アラーム：アラーム発生でON
	b2		MOVE	移動中：アクチュエーター移動中でON
	b1		HEND	原点復帰完了：原点復帰完了でON
b0	PEND	位置決め完了：位置決め完了でON		

STEP
1STEP
2

動作モード別の信号割付

STEP
3STEP
4

3 ポジショナー1モード

○ ポジショナー1モード_信号割付表

割付	アドレス		信号種類	信号名	内容
	先頭からのワード数	ビット			
PLC 出力	0	-	-	-	使用できません。
	1	-	-	-	使用できません。
	2	b6-b0	指令ポジションNo.	PC * *	指令ポジションNo.を2進数で指定します。
	3	b15	制御信号	BKRL	ブレーキ強制解除【ON: ブレーキ解除、OFF: ブレーキ有効】
		b14~b11		-	使用できません
		b10		MODE	ティーチモード指令【OFF: 通常運転モード、ON: ティーチモード】
		b9		PWRT	ポジションデータ取込み指令 【ON: ポジションデータ取込み】
		b8		JOG+	ジョグ+
		b7		JOG-	ジョグ-
		b6		JVEL	ジョグ速度/イン칭距離切替え OFF: パラメーターNo.26/48の "ジョグ/イン칭速度" を使用 ON: パラメーターNo.47 "ジョグ速度2 の設定値または、指令速度設定値" No.49 "イン칭距離2 の設定値" を使用
		b5		JISL	ジョグ/イン칭切替え 【ON: イン칭、OFF: ジョグ】
		b4		SON	サーボON指令
		b3		RES	リセット
		b2		STP	一時停止
		b1		HOME	原点復帰
		b0		CSTR	位置決めスタート
PLC 入力		0		b15~b0	現在位置データ
	1	b15~b0	現在位置データ	-	現在位置を格納します。単位: 0.01mm(または、度/s)※DDモーター以外 0.001度※DDモーター
	2	b6-b0	完了ポジションNo.	PC**	位置決めの完了したポジションNo.が出力されます。
	3	b15	状態信号	EMGS	非常停止状態 【ON: 非常停止状態】
		b14		CRDY	コントローラ準備完了 【ON: 準備完了状態】
		b13		ZONE2	ゾーン2: 現在位置がゾーン設定(パラメーターNo.23,24)内でON
		b12		ZONE1	ゾーン1: 現在位置がゾーン設定(パラメーターNo.1,2)内でON
		b11		PZONE	ポジションゾーン: 現在位置がポジションゾーン設定内にあるときON
		b10~b9		-	使用できません。
		b8		MEND	指令完了 【ON: 移動後に位置決め完了・押付け完了・空振りのいずれかの状態になった場合、 OFF: 移動開始またはサーボOFF 状態】
		b7		ALML	軽故障アラーム出力 【ON: 過負荷警告またはメッセージレベルのアラームが発生した場合】
		b6		LOAD	負荷出力判定ステータス 【ON: 衝突を検出した場合】
		b5		PSFL	押付け動作空振り 【ON: 押付け動作が空振りで完了】
		b4		SV	運転準備完了
		b3		ALM	アラーム
		b2		MOVE	移動中
		b1		HEND	原点復帰完了
		b0		PEND	位置決め完了: 位置決め完了でON

4 EC接続ユニット (RCON-EC)

RCON-ECは入出力それぞれ1ワード(16bit)与えられます。
4軸すべて接続していない場合でも、4軸分(1ワード)の領域を占有します。

RCON入力

ビット	信号名	内容
b15	—	制御信号 (4軸目)
b14	RES	
b13	ST1	
b12	ST0	
b11	—	制御信号 (3軸目)
b10	RES	
b9	ST1	
b8	ST0	
b7	—	制御信号 (2軸目)
b6	RES	
b5	ST1	
b4	ST0	
b3	—	制御信号 (1軸目)
b2	RES	
b1	ST1	
b0	ST0	

RCON出力

ビット	信号名	内容
b15	E3RD	状態信号 (4軸目)
b14	*ALM	
b13	LS1/PE1	
b12	LS0/PE0	
b11	E2RD	状態信号 (3軸目)
b10	*ALM	
b9	LS1/PE1	
b8	LS0/PE0	
b7	E1RD	状態信号 (2軸目)
b6	*ALM	
b5	LS1/PE1	
b4	LS0/PE0	
b3	E0RD	状態信号 (1軸目)
b2	*ALM	
b1	LS1/PE1	
b0	LS0/PE0	

RCON-ECは**オプションユニット**として扱います。
GWパラメータ設定時には軸構成に含めないようにしてください。



注意

また、RCON-ECの入出力信号は

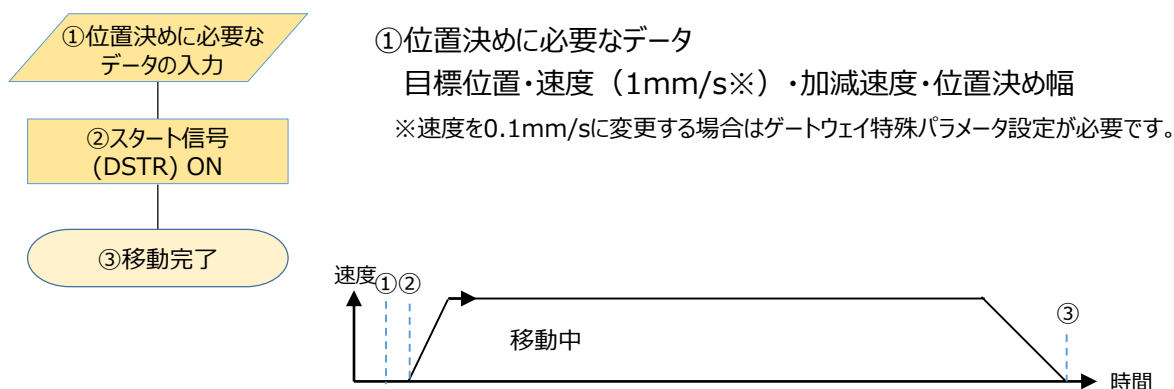
- ・各ドライバーユニット
- ・SCON拡張ユニット
- ・PIO拡張ユニット

の後に信号が割り付けられます。変更はできません。

1 位置決め動作の方法

直接数値指定モードでの信号入力

直接数値指定モードの位置決め動作を行う場合のフローチャートを示します。

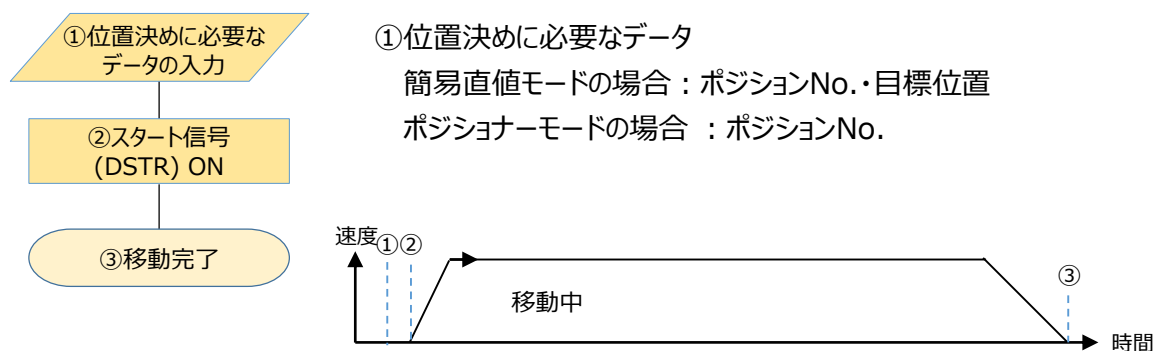


注意

位置決めに必要なデータで範囲外の値を入力し、スタート信号をONすると
A3：位置指令情報データ異常になります。

簡易直値モード・ポジショナーモードでの信号入力

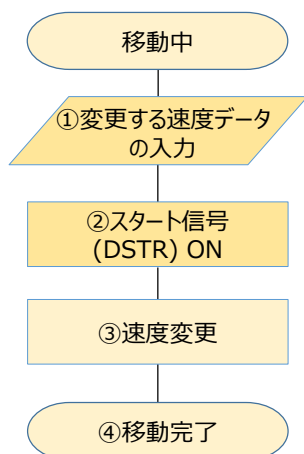
簡易直値モード・ポジショナーモードの位置決め動作を行う場合のフローチャートを示します。



2 移動中の速度変更

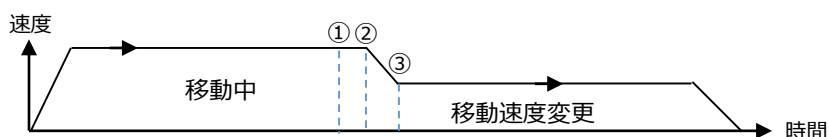
直接数値指定モードでの信号入力

直接数値指定モードで、移動中に速度変更を行う場合のフローチャートを示します。



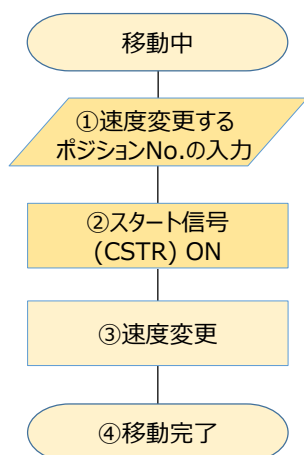
変更したい動作速度を指定アドレスに入力します。

スタート信号を受付けた時点から、加速・減速を行います。スタート信号の入力は、任意のタイミングで行ってください。例：ゾーン信号や現在位置、外部センサー等の信号をトリガーとする。



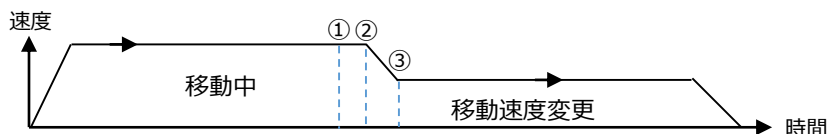
簡易直値・ポジショナーモードでの信号入力

簡易直値・ポジショナーモードで、移動中に速度変更を行う場合のフローチャートを示します。



変更したい速度のポジションNo.を入力します。

スタート信号を受付けた時点から、加速・減速を行います。スタート信号の入力は、任意のタイミングで行ってください。例：ゾーン信号や現在位置、外部センサー等の信号をトリガーとする。



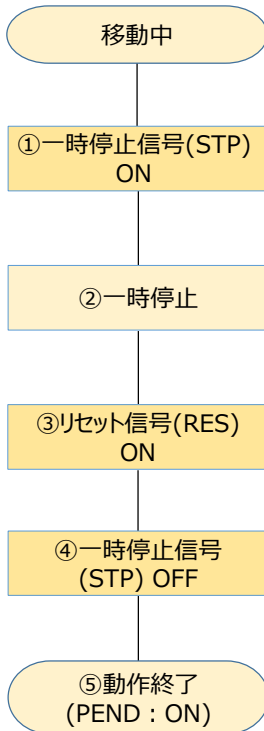
Point !



- ・本マニュアルで使用するコントローラーは、後から入力された指令を優先します。後から入力された速度に変更し、スタート信号をかけることで速度が切替わります。
- ・移動中に速度データを変更するだけでは、速度は変わりません。必ずスタート信号の入力が必要です。

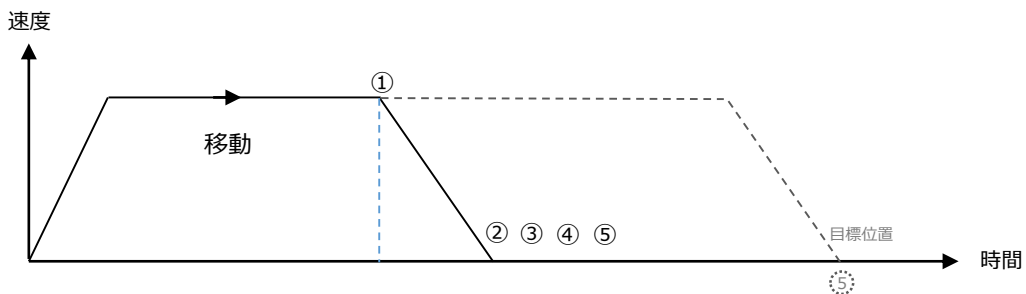
3 動作を途中で終了させる

動作を途中で終了させる場合のフローチャートを示します。



MOVE（移動中信号）がOFFします。

一時停止中にリセット信号（RES）をONすると、残りの移動量がキャンセルされます。



Point !



- ・本機能は非常停止をかけることなく動作を強制終了させたい場合に有効です。
- ・一時停止の減速度は、直接数値指定モードの場合指定アドレスの減速度、他のモードはポジションデータに入力されている減速度で減速し停止します。
- ・押付け動作中でも動作を途中で終了させることが可能です。



注意

- ・一時停止した位置から相対移動させる場合、残りの移動量をキャンセルしてから相対移動の指令を行ってください。キャンセルせずに相対移動を行うと、もともと指定していた目標位置からの相対移動となります。

4 ジョグ・インチングの切替え

○ ジョグ・インチングの速度・移動距離の切替え

① ジョグとインチングの切替え

JOG±信号は、JISLがOFF時はジョグ動作、ONでインチング動作に変わります。

② ジョグ速度、インチング距離の切替え

JVEL信号でジョグ速度、インチング距離を切替えます。

ジョグ速度、インチング距離を切替えて使用する場合は、あらかじめ以下のパラメーター設定が必要です。

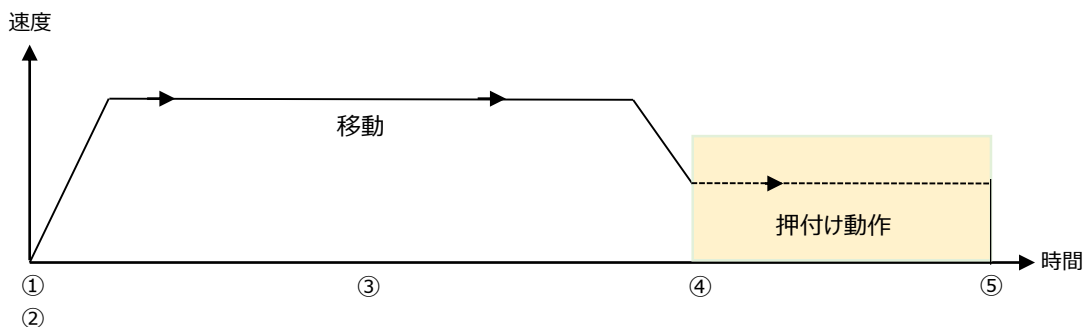
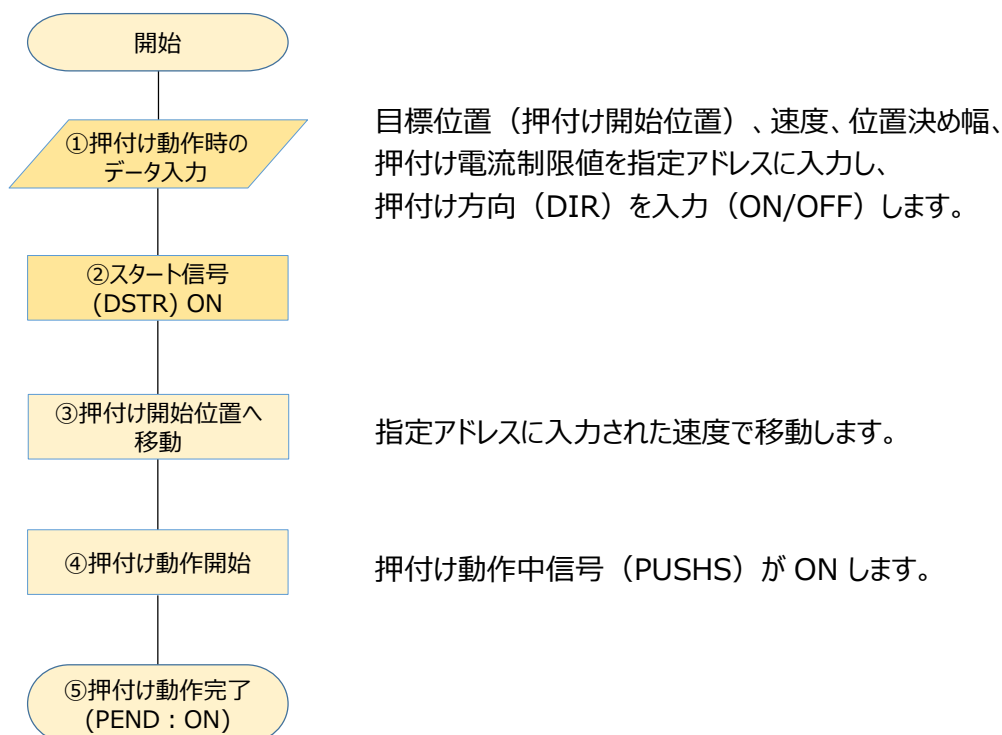
JISL		直接数値指定モード		直接数値指定以外
OFF	ジョグ	OFF	パラメータNo.26 "ジョグ速度"	パラメータNo.26 "ジョグ速度"
		ON	速度レジスタ※	パラメータNo.47 "ジョグ速度2"
ON	インチング	OFF	パラメータNo.48 "インチング距離"	パラメータNo.48 "インチング距離"
		ON	パラメータNo.49 "インチング距離2"	パラメータNo.49 "インチング距離2"

※ 直接数値指定モード時、速度レジスタ≠0の場合は、速度レジスタの値が優先されます。

5 押付け動作の信号入力方法

直接数値指定モードの押付け動作の信号入力方法

直接数値指定モードで、押付け動作を行う場合のフローチャートを示します。



※直接数値指定以外はポジションデータで設定します。

押付け方向指定(DIR)信号について

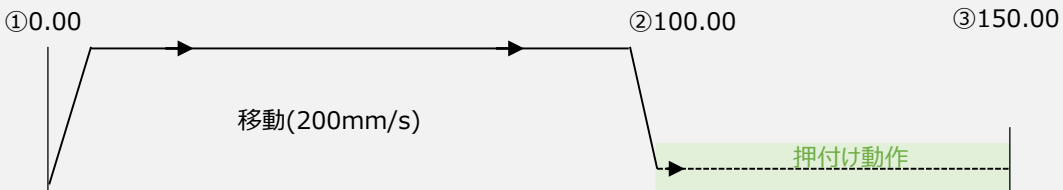
DIR = ON : 座標が大きくなる方向に押付け動作

DIR = OFF : 座標が小さくなる方向に押付け動作

DIR=ON時の動作例

現在位置0mm、目標位置100mm、位置決め幅50mm、

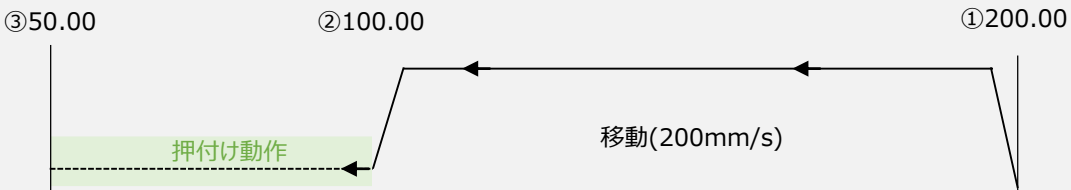
- ①現在位置0mm
- ②100mmまで200mm/sで移動
- ③100mmから150mmまで押付け



DIR=OFF時の動作例

現在位置200mm、目標位置100mm、位置決め幅50mm

- ①現在位置200mm
- ②100mmまで200mm/sで移動
- ③100mmから50mmまで押付け



6 衝突検出機能

アクチュエーターが運転中に物などに接触した場合、速やかに停止する機能です。指定した範囲内で指令電流値が設定した値を超えた場合、負荷出力判定ステータス（LOAD）がONになりアラームを発生させ、サーボOFFし動作を停止します。

① 使用可能コントローラーと動作モード

使用可能コントローラー：RCON-PC/RCON-PCF

使用可能動作モード：簡易直値・ポジショナーモードで使用可能です。

（直接数値指定モードはポジションゾーンが無いため不可）

② 設定必要箇所

パラメーター設定

パラメーター	設定値	内容	アラームレベル
50	任意	衝突検出時間ms（初期値：255ms）	
168	0,2,4,6	検出を行いません。	-
	1	ポジションゾーン設定範囲で検出を行います。	動作停止 (アラームコード0DF) リセット可能
	3	ポジションゾーン設定範囲で検出を行います、 以下の場合には検出を行いません。 ・一時停止解除後の最初の移動 ・ポジションゾーン範囲内で停止した状態からの移動	
	5	ポジションゾーン設定範囲で検出を行います。	動作継続 (アラームコード049) リセット不要 (停止しません)
	7	ポジションゾーン設定範囲で検出を行います、 以下の場合には検出を行いません。 ・一時停止解除後の最初の移動 ・ポジションゾーン範囲内で停止した状態からの移動	

STEP
1STEP
2STEP
3STEP
4

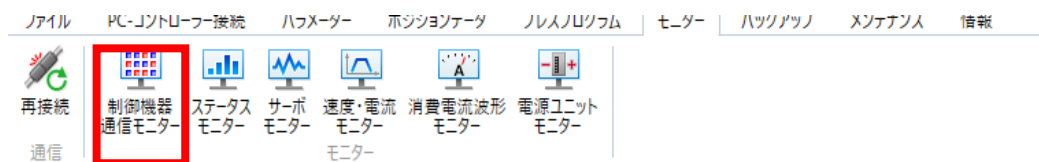
PLCからの指令で動かない場合

1 入出力信号のモニタリング

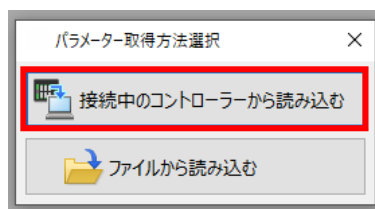
PLCからの出力とRCONの入力が対応しているかを確認してください。
IA-OSでRCONの入力状態を確認することができます。

【操作手順】

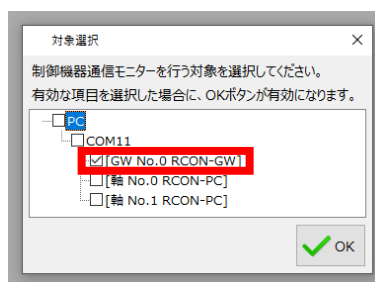
- ① IA-OSメインメニュー画面“モニター”内の“制御機器通信モニター”を選択する。



- ② “接続中のコントローラーから読み込む”を選ぶ。



- ③ RCON-GWのみ選択する



- ④ モニタリングが下記画面で可能です。16進数,2進数のいずれかで確認できます。

占有軸	入力(マスター⇨ゲートウェイ)	出力(ゲートウェイ⇨マスター)		
アドレス	入力値	出力値		
ゲートウェイ	+00	0000	+00	0000
	+01	0000	+01	0003
	+02	0000	+02	0000
	+03	0000	+03	0000
	+04	0000	+04	0000
	+05	0000	+05	0000
	+06	0000	+06	0000
	+07	0000	+07	0000
0軸(ドライバー0)	+08	0000	+08	0000
	+09	0000	+09	0000
	+0A	0000	+0A	0000
	+0B	0000	+0B	7002
1軸(ドライバー1)	+0C	0000	+0C	0000
	+0D	0000	+0D	0000
	+0E	0000	+0E	0000
	+0F	0000	+0F	4000
オプションユニット	+10	0000	+10	0000

占有軸	入力(マスター⇨ゲートウェイ)	出力(ゲートウェイ⇨マスター)		
アドレス	入力値	出力値		
ゲートウェイ	+00	0000000000000000	+00	1001000000000000
	+01	0000000000000000	+01	0000000000000011
	+02	0000000000000000	+02	0000000000000000
	+03	0000000000000000	+03	0000000000000000
	+04	0000000000000000	+04	0000000000000000
	+05	0000000000000000	+05	0000000000000000
	+06	0000000000000000	+06	0000000000000000
	+07	0000000000000000	+07	0000000000000000
0軸(ドライバー0)	+08	0000000000000000	+08	0000000010010000
	+09	0000000000000000	+09	0000000000000000
	+0A	0000000000000000	+0A	0000000000000000
	+0B	0000000000000000	+0B	0111000000000100
1軸(ドライバー1)	+0C	0000000000000000	+0C	0000000000000000
	+0D	0000000000000000	+0D	0000000000000000
	+0E	0000000000000000	+0E	0000000000000000
	+0F	0000000000000000	+0F	0100000000000000
オプションユニット	+10	0000000000000000	+10	0000000000000000

2 MON信号の確認

PLCとのリンク確立後、ゲートウェイ制御信号のMON信号をONにしてください。
EC接続ユニット以外は、MON信号がONでないとPLCからの制御ができません。

【PLC出力】

									アドレス*			
									CCLink, CCLink IE Field	DeviceNet	PROFIBUS-DP, EtherNet/IP, EtherCAT	PROFINET-IO
									-	相対CH	相対ビット	相対ジュール
ゲートウェイ 制御信号0	b15	b14	b13	b12	b11	b10	b9	b8	RY 0*	+0	+0	+0
	b7	b6	b5	b4	b3	b2	b1	b0			+1	
	-	-	-	-	-	-	-	-				
ゲートウェイ 制御信号1	b15	b14	b13	b12	b11	b10	b9	b8	RY 1*	+1	+2	
	-	-	-	-	-	-	-	-			+3	
	b7	b6	b5	b4	b3	b2	b1	b0				
	-	-	-	-	-	-	-	-				

PLC出力は、IA-OSの“制御機器通信モニター”(STEP4 1参照)で確認できます。
下記画面はMON(最上位ビット：b15)がOFFの状態になっています。

制御機器通信モニター

占有軸	入力(マスター⇒ゲートウェイ)		
	アドレス	入力値	
ゲートウェイ	+00	0000000000000000	: PLC⇒RCON
	+01	0000000000000000	: ゲートウェイ制御信号0
	+02	0000000000000000	: ゲートウェイ制御信号1
	+03	0000000000000000	-
	+04	0000000000000000	-
	+05	0000000000000000	-
	+06	0000000000000000	-
	+07	0000000000000000	-

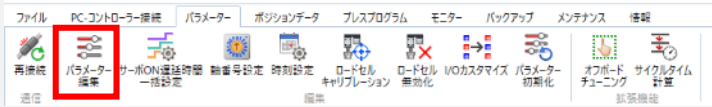
補 足

MON信号の無効化

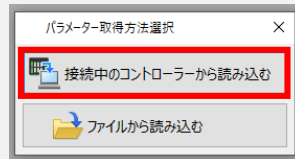
MON信号はIA-OSから無効化することも可能です。

【操作手順】

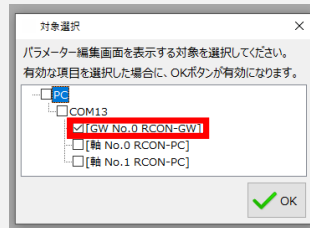
- ① IA-OSメインメニュー画面から、パラメーター編集を選択する。



- ② “接続中のコントローラーから読み込む”を選択する。



- ③ GWを選択する



- ④ “0:有効”から“1:無効”へ変更する。

名称	設定値
ERR_C発生時状態ラッチ	0:無効
ERR_C発生時サーボOFF	0:有効
速度単位(直接数値指定モードのみ)	0:1mm/s
通信リトライ回数	2
MON信号	0:有効
カレンダー機能	1:有効
ドライバーシャットダウン解除遅延時間[ms]	5
電源ユニット通信リトライ回数	3
電源ユニットモニター種別	0:出力電圧
電源ユニット接続台数	0:不使用
初期化内部通信待ち時間[ms]	0
イネーブル有効	0:無効
バイトスワップ	0:無効
Wワードデータワードスワップ	0:無効
RCON-EC JOGスイッチ	0:有効

STEP
1STEP
2STEP
3STEP
4

PLCからの指令で動かない場合

3 AUTO/MANUの状態確認

RCONはAUTO状態でないと、PLCからの動作指令を受付けません。
IA-OSで“動作モード”を確認し、MANU状態の場合は以下の2点を確認してください。

1.RCON-GW前面のAUTO/MANU切替スイッチ

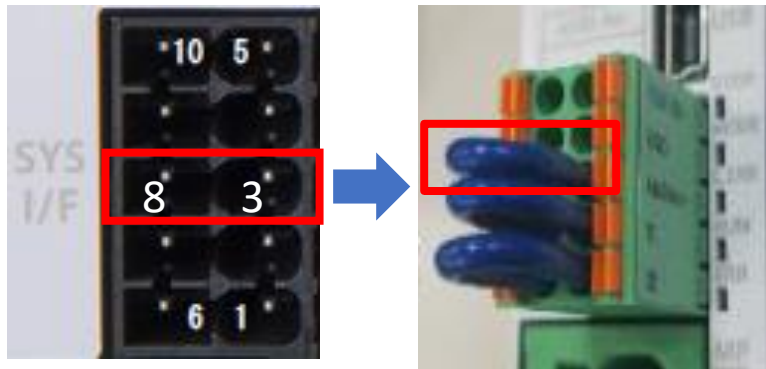


2.システムI/Oコネクタの配線

AUTO/MANU±端子(真ん中の端子)を短絡してください。

AUTO/MANUをお客様用意のスイッチで切替えたい場合は、3-8間に接点を設けてください。

ピン番号	信号名
1	S2
2	S1
3	AUTO/MANU-
4	GND
5	PS24_SD-
6	STOP+
7	STOP-
8	AUTO/MANU+



【補足】

制御機器通信モニターからGWのMOD信号を見ることで
PLCからも状態を確認できます。

ON時:MANU OFF時:AUTO

ゲートウェイ 状態信号0	b15	b14	b13	b12	b11	b10	b9	b8
	RUN	LERC	ERRT	MOD	ALMH	ALML	-	SEMG
	b7	b6	b5	b4	b3	b2	b1	b0
ゲートウェイ 状態信号1	ALMC28	ALMC64	ALMC32	ALMC16	ALMC8	ALMC4	ALMC2	ALMC1
	b15	b14	b13	b12	b11	b10	b9	b8
	LNK15	LNK14	LNK13	LNK12	LNK11	LNK10	LNK9	LNK8
	b7	b6	b5	b4	b3	b2	b1	b0
	LNK7	LNK6	LNK5	LNK4	LNK3	LNK2	LNK1	LNK0

STEP
1STEP
2STEP
3STEP
4

PLCからの指令で動かない場合

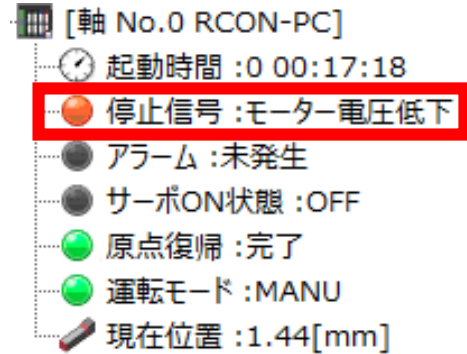
4 駆動源が遮断されていないか確認

サーボONができない場合、IA-OS上で以下のような表記になっている可能性があります。

①

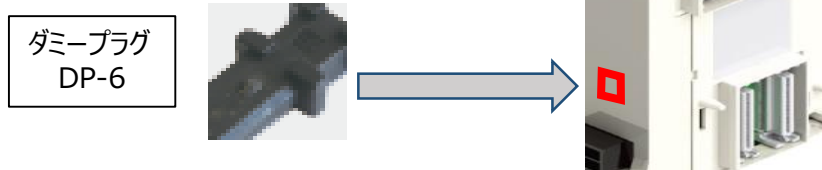


②



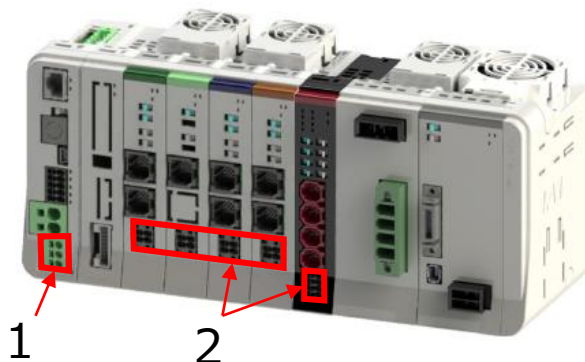
① DRV STOPが出ている場合（RCON-SC限定）

RCON-SCにダミープラグが挿入されているかを確認してください。



② モーター電圧低下が出ている場合

1. GWのMP端子へモーター電源24Vが供給されているかを確認してください。
2. 各ドライバーユニットの駆動源遮断コネクタが導通しているかを確認してください。
遮断されている場合、モーター電圧低下の表記になります。





株式会社アイエイアイ

本社・工場	〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽577-1	TEL 054-364-5105 FAX 054-364-2589
東京営業所	〒105-0014 東京都港区芝3-24-7 芝エクス-ジビルディング 4F	TEL 03-5419-1601 FAX 03-3455-5707
大阪営業所	〒530-0005 大阪府大阪市北区中之島6-2-40 中之島インテス14F	TEL 06-6479-0331 FAX 06-6479-0236
名古屋支店		
名古屋営業所	〒460-0008 愛知県名古屋市中区栄5-28-12 名古屋若宮ビル 8F	TEL 052-269-2931 FAX 052-269-2933
小牧営業所	〒485-0029 愛知県小牧市中央1-271 大垣共立銀行 小牧支店ビル 6F	TEL 0568-73-5209 FAX 0568-73-5219
四日市営業所	〒510-0086 三重県四日市市諏訪栄町1-12 朝日生命四日市ビル 6F	TEL 059-356-2246 FAX 059-356-2248
豊田支店		
新豊田営業所	〒471-0034 愛知県豊田市小坂本町1-5-3 朝日生命新豊田ビル 4F	TEL 0565-36-5115 FAX 0565-36-5116
安城営業所	〒446-0058 愛知県安城市三河安城南町1-15-8 サンテラス三河安城 4F	TEL 0566-71-1888 FAX 0566-71-1877
盛岡営業所		
秋田出張所	〒020-0062 岩手県盛岡市長田町6-7クリエ21ビル7F	TEL 019-623-9700 FAX 019-623-9701
仙台営業所	〒018-0402 秋田県にかほ市平沢字行七森2-4	TEL 0184-37-3011 FAX 0184-37-3012
新潟営業所	〒980-0011 宮城県仙台市青葉区上杉1-6-6イースタンビル 7F	TEL 022-723-2031 FAX 022-723-2032
宇都宮営業所	〒940-0082 新潟県長岡市千歳3-5-17 センザビル2F	TEL 0258-31-8320 FAX 0258-31-8321
熊谷営業所	〒321-0953 栃木県宇都宮市東宿郷5-1-16ルーセントビル3F	TEL 028-614-3651 FAX 028-614-3653
茨城営業所	〒360-0847 埼玉県熊谷市籠原南1-312あかりビル 5F	TEL 048-530-6555 FAX 048-530-6556
多摩営業所	〒300-1207 茨城県牛久市ひたち野東5-3-2 ひたち野うしく池田ビル 2F	TEL 029-830-8312 FAX 029-830-8313
甲府営業所	〒190-0023 東京都立川市柴崎町3-14-2 BOSENビル 2F	TEL 042-522-9881 FAX 042-522-9882
厚木営業所	〒400-0031 山梨県甲府市丸の内2-12-1ミサトビル 3 F	TEL 055-230-2626 FAX 055-230-2636
長野営業所	〒243-0014 神奈川県厚木市旭町1-10-6シャンロック石井ビル 3F	TEL 046-226-7131 FAX 046-226-7133
静岡営業所	〒390-0852 長野県松本市島立943 ハーモネートビル401	TEL 0263-40-3710 FAX 0263-40-3715
浜松営業所	〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽577-1	TEL 054-364-6293 FAX 054-364-2589
金沢営業所	〒430-0936 静岡県浜松市中区大工町125 シャンソンビル浜松7F	TEL 053-459-1780 FAX 053-458-1318
滋賀営業所	〒920-0024 石川県金沢市西念3-1-32 西清ビルA棟2F	TEL 076-234-3116 FAX 076-234-3107
京都営業所	〒524-0033 滋賀県守山市浮気町300-21第2小島ビル2F	TEL 077-514-2777 FAX 077-514-2778
兵庫営業所	〒612-8418 京都府京都市伏見区竹田向代町559番地	TEL 075-693-8211 FAX 075-693-8233
岡山営業所	〒673-0898 兵庫県明石市樽屋町8-34甲南アセット明石第二ビル8F	TEL 078-913-6333 FAX 078-913-6339
広島営業所	〒700-0973 岡山県岡山市北区下中野311-114 OMOTO-ROOT BLD.101	TEL 086-805-2611 FAX 086-244-6767
徳島営業所	〒730-0051 広島県広島市中区大手町3-1-9 広島鯉城通りビル 5F	TEL 082-544-1750 FAX 082-544-1751
松山営業所	〒770-0905 徳島県徳島市東大工町1-9-1 徳島ファーストビル5F-B	TEL 088-624-8061 FAX 088-624-8062
福岡営業所	〒790-0905 愛媛県松山市樽味4-9-22フォレスト 21 1F	TEL 089-986-8562 FAX 089-986-8563
大分出張所	〒812-0013 福岡県福岡市博多区博多駅東3-13-21エフビルWING 7F	TEL 092-415-4466 FAX 092-415-4467
熊本営業所	〒870-0823 大分県大分市東大道1-11-1タンネンバウム Ⅲ 2F	TEL 097-543-7745 FAX 097-543-7746
	〒862-0910 熊本県熊本市東区健本町1-1 拓洋ビル4F	TEL 096-214-2800 FAX 096-214-2801

お問い合わせ先

アイエイアイお客様センター エイト

(受付時間) 月～金24時間 (月7:00AM～金翌朝7:00AM) 土、日、祝日8:00AM～5:00PM (年末年始を除く)	
フリー ダイヤル	0800-888-0088
FAX:	0800-888-0099 (通話料無料)

ホームページアドレス www.iai-robot.co.jp