

RCON-GW/GWG モーション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
SCON拡張ユニット
RCON接続仕様 SCON-CB

R-unit
RCON

クイックスタートガイド

EtherCAT®  EtherCATモーション仕様

第1版



RCON モーションシステム

STEP
1

配線する

p 7

- 1. コントローラーの配線 p 8
- 2. アクチュエーターの配線 p19
- 3. ネットワークの配線 p26

STEP
2

初期設定をする

p28

- 1. IA-OSの設定 p29
- 2. ゲートウェイユニットの設定 p37
- 3. PLCの設定 p57
- 4. ネットワークの通信状態確認 p84

STEP
3

動作させる

p86

- 1. IA-OSから動かす p87
- 2. PLCから動かす p96

はじめに

本書は、EtherCATモーション仕様のRCONモーションシステム立上げ作業を、より早く・簡単に行なうために作られた資料です。

取扱いの詳細に関しては、別途当社取扱説明書をご確認ください。

- ・ RCONシステム 取扱説明書 (MJ0384)
- ・ RCON EtherCATモーション 取扱説明書 (MJ0427)

また、モーション仕様のRCONの各ユニットが連結したものを『RCONモーションシステム』という表記で説明をします。

【本書対応のRCON】

RCON-GW / GWG モーションゲートウェイユニット
 RCON-PC / PCF / AC / DC / SC ドライバユニット
 EC接続ユニット
 SCON拡張ユニット RCON-EXT
 RCON接続仕様 SCON-CB

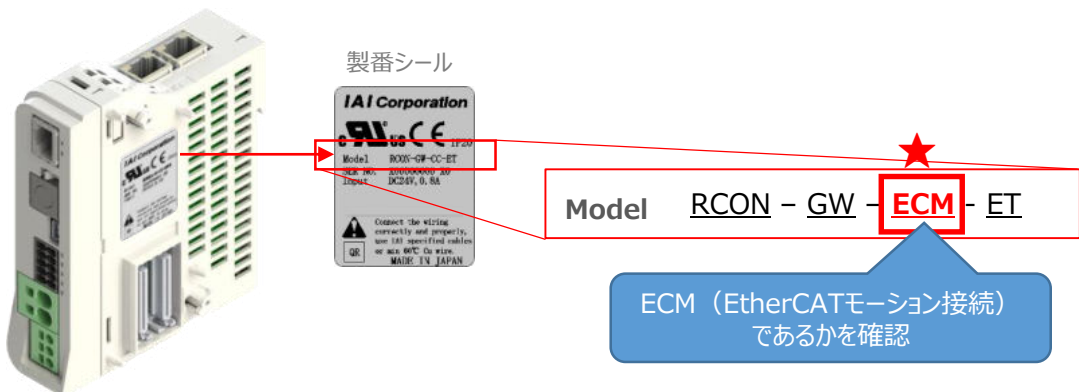


本書では、R-Unit の RCON・EtherCATモーション仕様に関連した内容に関して RCP6 + RCONモーションシステムを例に説明いたします。
 また、ツール操作は、IA-OS、パソコンOS環境はWindows10 にて説明します。

ゲートウェイユニットの型式確認

ゲートウェイユニット本体右側面部分に貼付けられた製番シール Model 部分に型式が記載してあります。この項目★記部記載内容 (I/O種類を表示) が ECM (EtherCATモーション接続) であることをご確認ください。

ゲートウェイユニット本体





1 必要な機器の確認

以下の機器を用意してください。



RCONシステムは各ユニットを連結せず、個々のユニットを包装し出荷をしています。開梱時、まずお客様で注文された各ユニットが必要数あることをご確認ください。以下に同梱されている製品の例を掲載します。

- ゲートウェイユニット（型式例：RCON-GW/GWG-ECM-ET-TRN） 数量：1

ゲートウェイユニット



- ダミープラグ 数量1
型式：DP-4S



※RCON-GWGの場合付属

- システムI/Oコネクタ
数量1
型式：DFMC1.5/5-ST-3.5



※RCONゲートウェイユニットに付属

- ファンユニット
数量：ゲートウェイユニット型式による
型式：RCON-FU

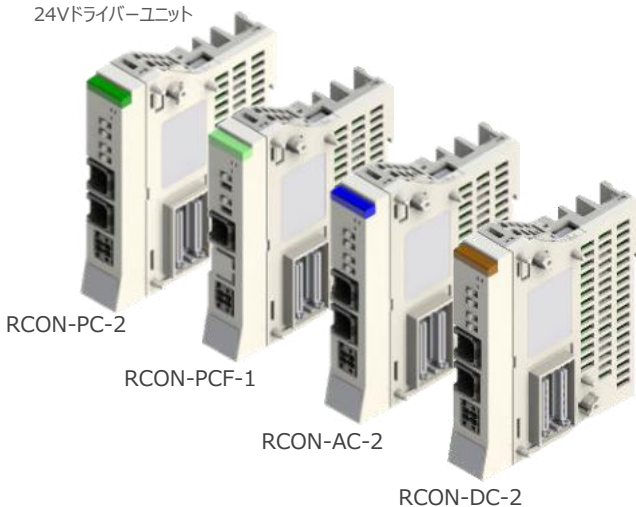


オプション

※RCONゲートウェイユニットに付属

- 24Vドライバーユニット（型式例：RCON-PC/PCF/AC/DC） 数量：お客様の仕様による

24Vドライバーユニット



- 駆動源遮断コネクタ
数量：1（ユニット毎）
型式：DFMC1.5/2-STF-3.5



※RCONドライバーユニットに付属

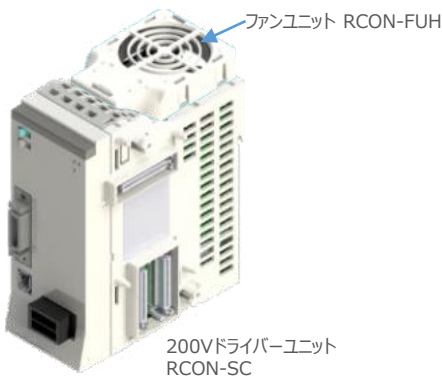


● 200V電源ユニット 数量：1台（型式：RCON-PS2-3）



<ul style="list-style-type: none"> ● 電源用コネクター 数量1 型式：SPC 5_4-STF-7,62  <p>※RCONゲートウェイユニットに付属</p>	<ul style="list-style-type: none"> ● ファンユニット 数量：1 型式：RCON-FU  <p>※200V電源ユニットに付属</p>
--	---

● 200Vドライバーユニット（型式：RCON-SC） 数量：お客様の仕様による



<ul style="list-style-type: none"> ● ファンユニット 数量：1（ユニット毎） 型式：RCON-FUH  <p>※200Vドライバーユニットに付属</p>	<ul style="list-style-type: none"> ● ダミープラグ 数量：1（ユニット毎） 型式：DP-6  <p>※200Vドライバーユニットに付属</p>
--	---

● SCON拡張ユニット（型式：RCON-EXT） 数量：1



<ul style="list-style-type: none"> ● SCON RCON接続仕様 数量：お客様の仕様による 型式：SCON-CB-***RC-0-* ※ -RC はRCON接続仕様 	<ul style="list-style-type: none"> ● ターミナルユニット（終端抵抗） 数量：お客様の仕様による 型式：RCON-EXT-TR  <p>※ SCON-拡張ユニットに付属</p>	<ul style="list-style-type: none"> ● 接続ケーブル 数量：お客様の仕様による 型式：CB-RE-CTL002  <p>※ SCON-CB-RC に付属</p>
--	---	---



- アクチュエーター（型式例：RCP6-** / RCS4-**） 数量：お客様の仕様による



- モーターエンコーダーケーブル
数量1

型式：CB-ADPC-MPA***/
CB-ADPC-MPA***-RB



※アクチュエーターに付属



- モーターケーブル / エンコーダーケーブル 数量 各1

型式：CB-***-MA***/CB-***-P(L)A***



※アクチュエーターに付属

- 24V電源ユニット（型式例：PSA-24(L)） 数量：お客様の仕様による



※市販のDC24V電源でも可

- 通信用コネクター
数量：2（ユニット毎）
型式：0221-2403



※EC接続ユニットに付属

- ティーチングツール

- ティーチングボックス
型式：TB-02/03-*



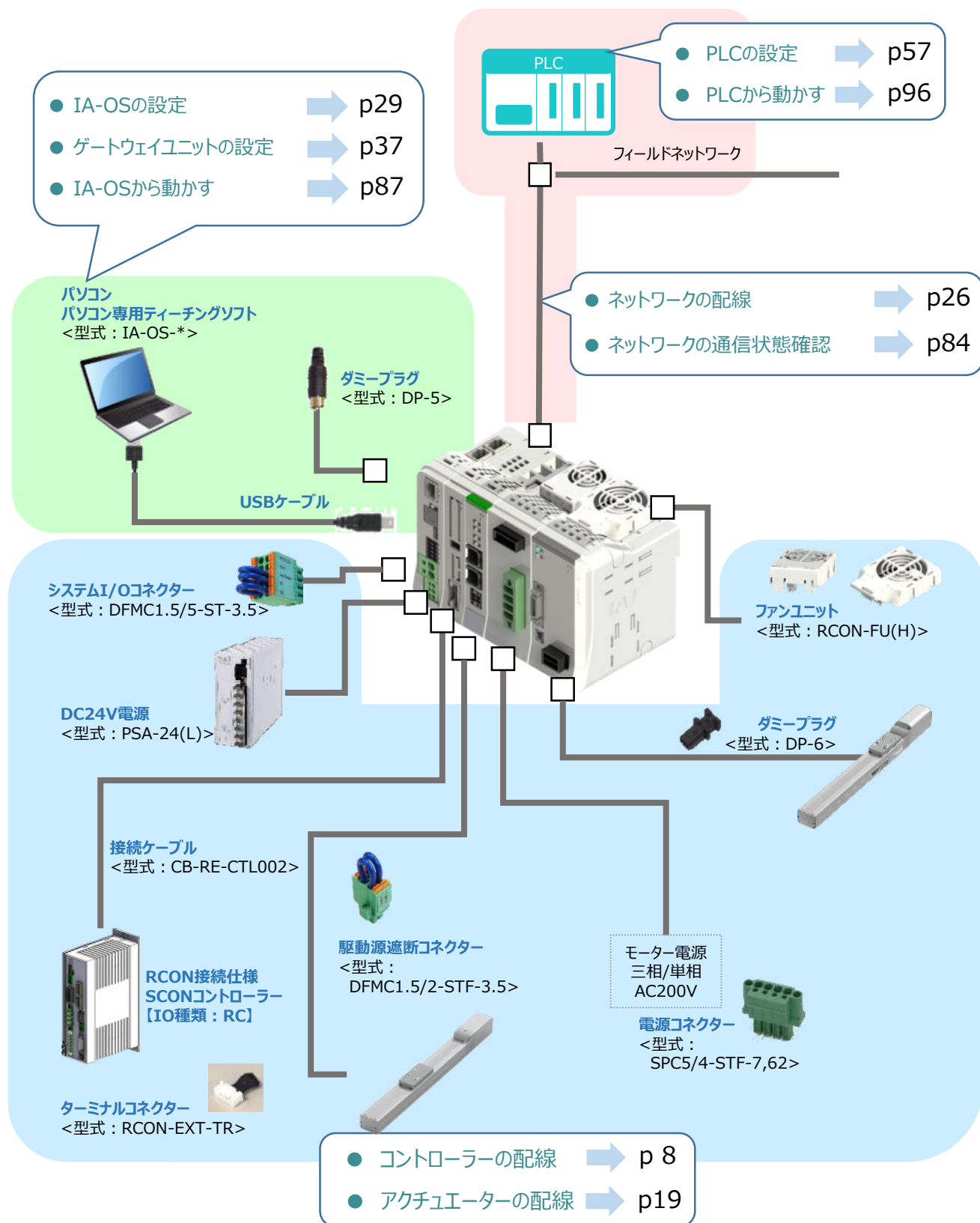
- パソコン専用ティーチングソフト
型式：IA-OS-*



どちらか一方

※ティーチングボックスとパソコン専用ティーチングソフトはどちらか一方が必要

2 接続図から探す



STEP 1

配線する

- 1. コントローラーの配線 p 8
- 2. アクチュエーターの配線 p19
- 3. フィールドネットワークの配線 p26

1 コントローラの配線

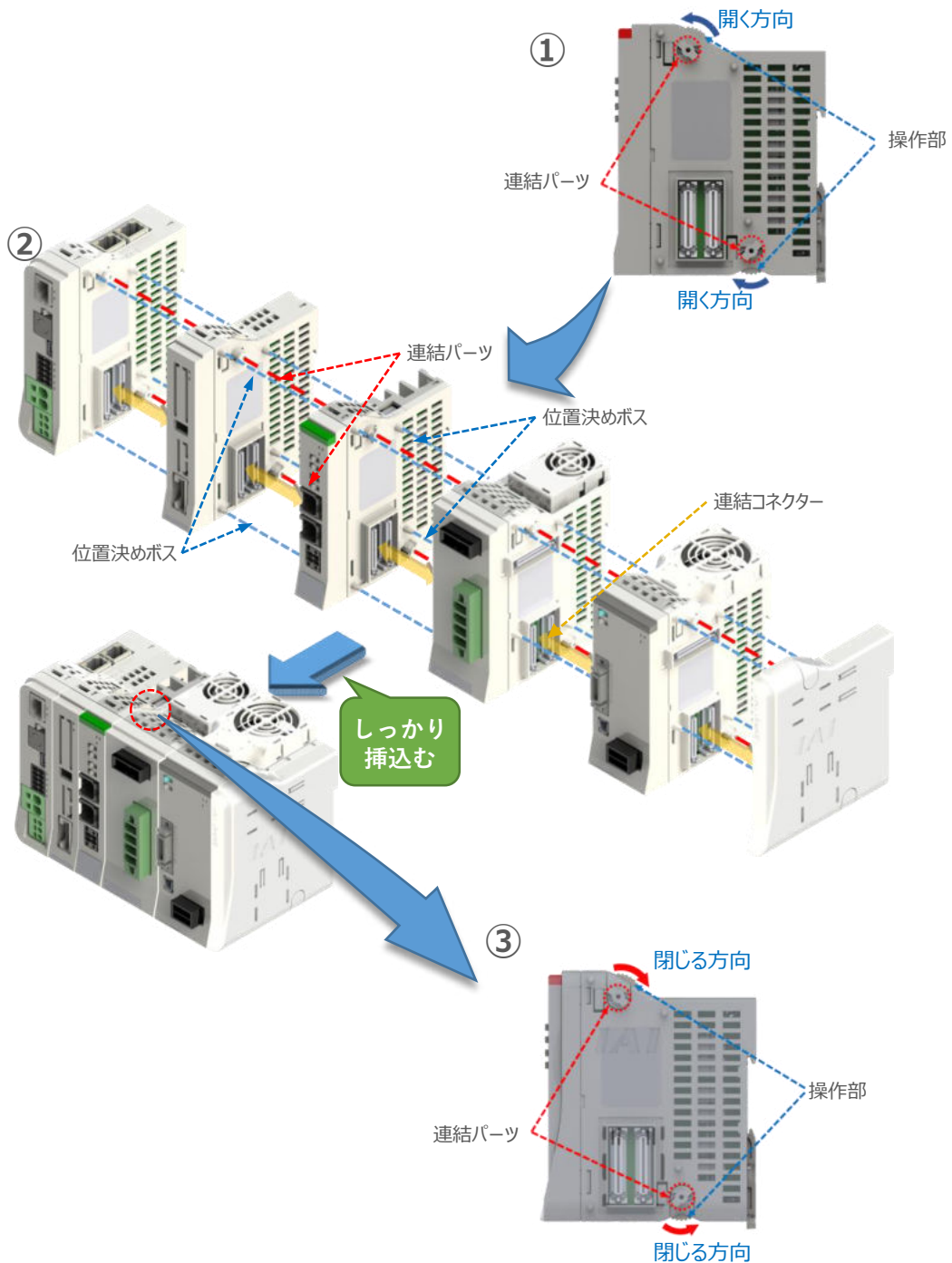
RCONモーションシステムの組立て

1 各ユニットの連結

- ① 連結パーツの操作部 を開く方向に回して止めます。
- ② 連結パーツ, 位置決めボス, 連結コネクターがはめあう様に合わせ, しっかりと挿入します。
- ③ ユニット間の連結パーツの操作部を閉じる方向に回して止めます。

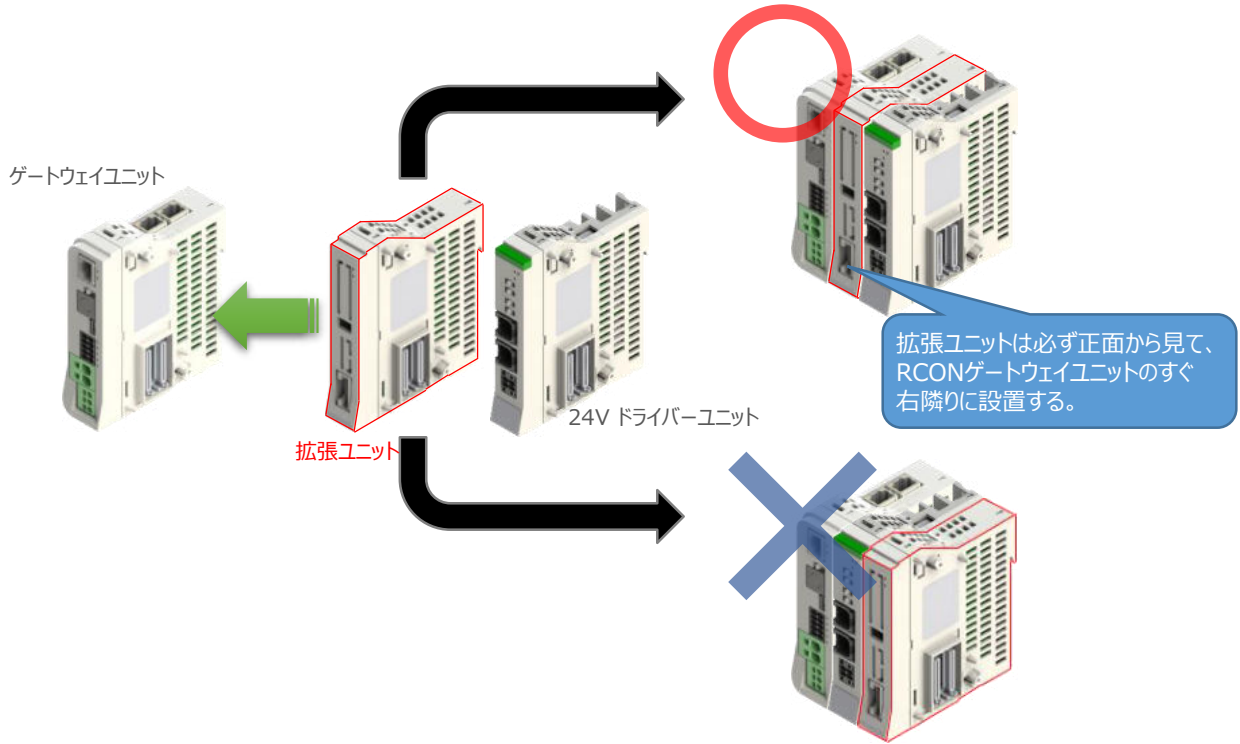
用意する物

RCONモーションゲートウェイユニット/
ドライバーユニット/SCON拡張ユニット/
ターミナルユニット/
SCON-CB-*-RC/200V電源ユニット

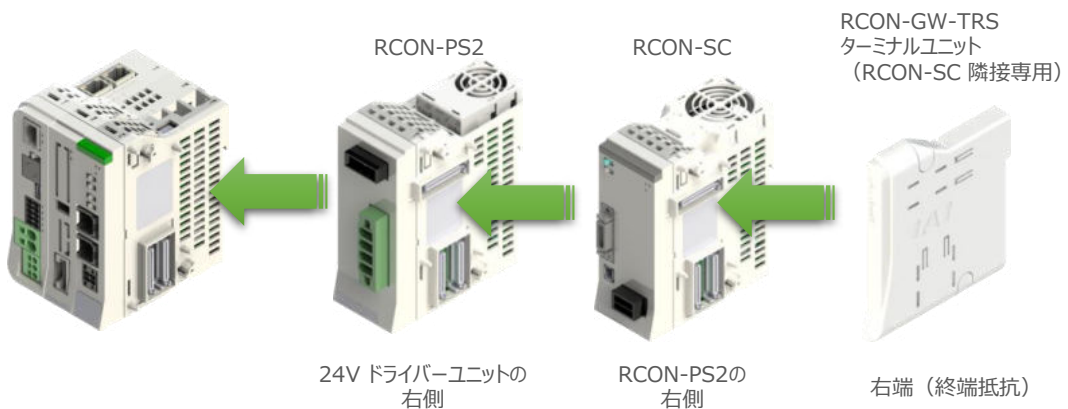


**注意**SCON拡張ユニットを連結する場合の注意点

SCON接続ユニットについては、ゲートウェイユニットに隣接するよう設置をしてください。接続順番が異なる場合、通信に不具合が生じる可能性があります。

**注意**RCON-PS/RCON-SC を連結する場合の注意点

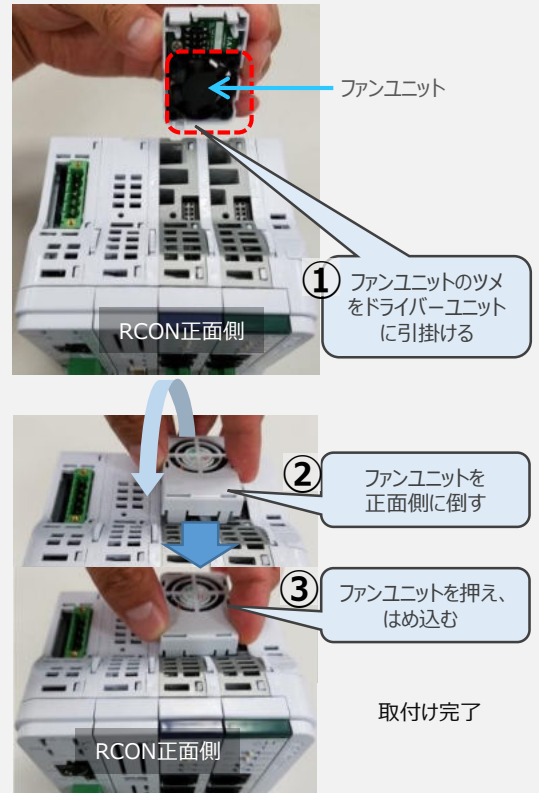
- RCON-PSは、24V RCONドライバーユニットの右隣、24V RCONドライバーユニットがない場合はゲートウェイユニットの右隣に配置します。
- RCON-SCは、RCON-PSの右隣に配置します。RCON-SCの右端にはターミナルユニットが来るように配置します。



補足 1 オプションのファンユニット取付け

オプションのファンユニットを取付ける手順について説明します。

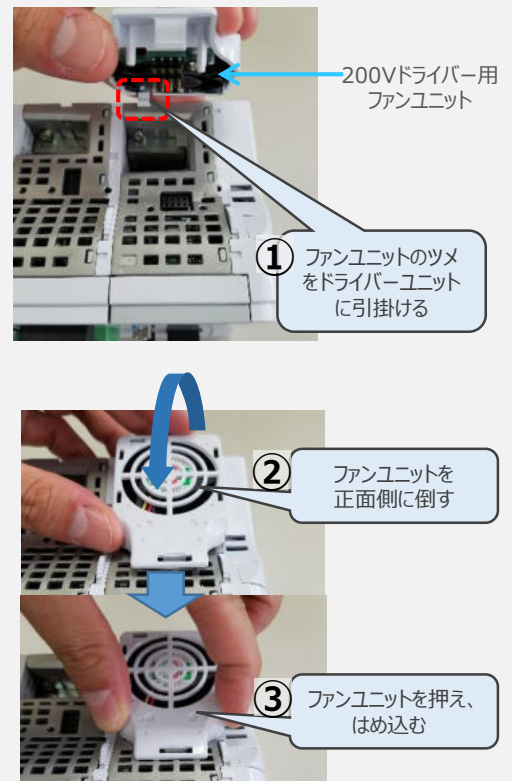
- ① RCONシステムとファンユニットの取付け向きを合わせます。
ファンユニットのツメを、ドライバーユニットへ右図のように引掛けます。
- ② ファンユニットをRCONシステム正面側に倒します。
- ③ ファンユニットを上から押え、はめ込みます。



補足 2 200Vドライバーユニットへのファンユニット取付け

200Vドライバー用のファンユニットは、RCON-SCに取り付けて出荷されます。本補足は、メンテナンスなどの際にご活用ください。

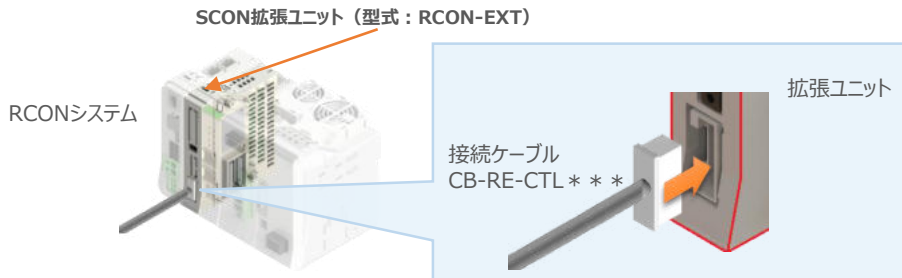
- ① RCON-SCとファンユニットの取付け向きを合わせます。
ファンユニットのツメを、RCON-SCへ右図のように引掛けます。
- ② ファンユニットを正面側に倒します。
- ③ ファンユニットを上から押え、はめ込みます。



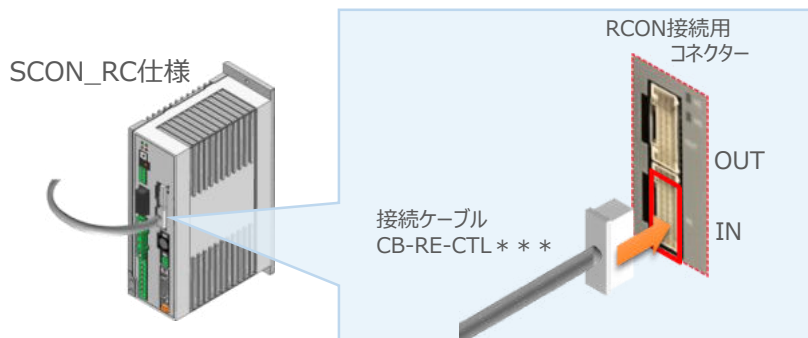
2 SCON と 拡張ユニットの接続

RCONシステムの仕様に**SCON拡張ユニットを含む場合**、以下の手順で組立てを行なってください。

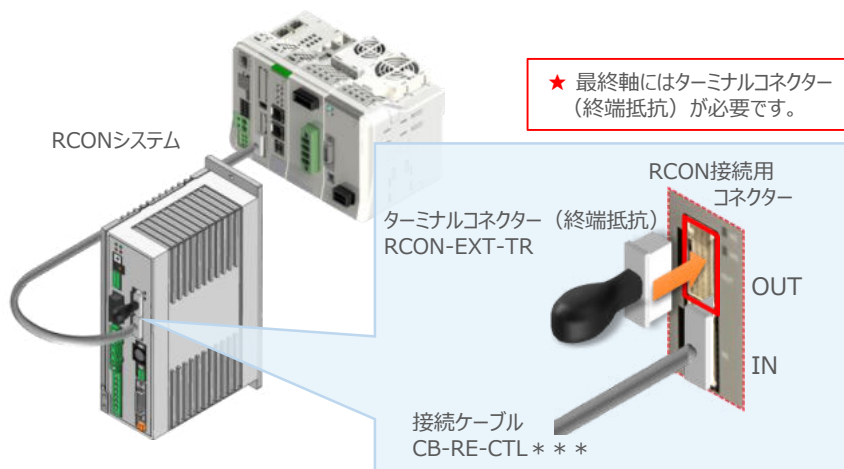
- ① SCON拡張ユニットの接続コネクタにケーブルのコネクタを挿入します。



- ② SCON拡張ユニット（もしくは、PIO/SIO/SCON拡張ユニット）に接続したケーブル端のもう一方をSCON_RC仕様にある、RCON接続用コネクタの IN 側に挿入します。



- ③ SCONの OUT 側RCON接続用コネクタにターミナルコネクタ（終端抵抗）を挿入します。



SCON本体の配線の詳細は、クイックスタートガイド SCON (MJ0369) を参照してください。

RCONゲートウェイユニットへの配線


用意する物

RCONモーションゲートウェイユニット/
DC24V電源

3 電源コネクタへの配線


コントローラに電源を供給するため、各コネクタの端子へ配線をします。
以下の接続例を見ながら、配線作業を行なってください。

DC24V電源 (型式 : PSA-24(L))

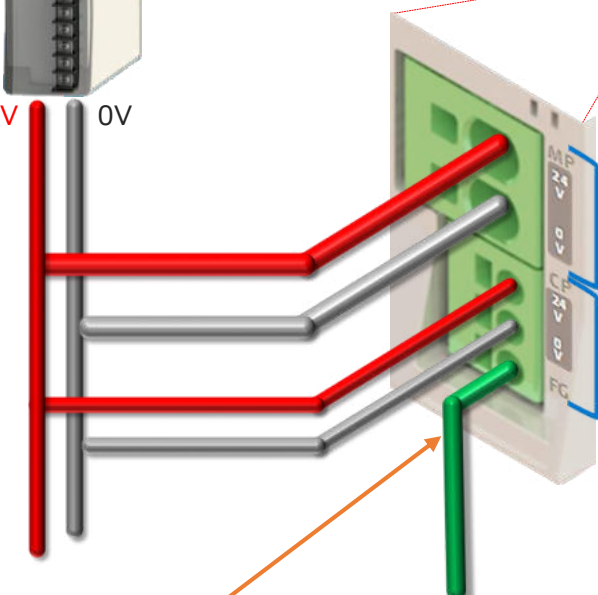


+24V 0V

RCONモーションゲートウェイユニット (型式 : RCON-GW-ECM-ET)



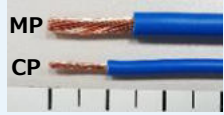
RCONモーションシステム




アースターミナル
接地抵抗100Ω以下 (D 種接地工事)


※ 軟銅線 : 直径1.6mm (2mm² : AWG14) 以上のアース線で接続してください。

電源コネクタへの配線方法

- ① 各コネクタの配線線径は、下記表を参照ください。
- ② 配線のストリップ部長さは、
 - ・ MP : 15mm
 - ・ CP : 10mm
 - ・ FG : 10mm
 とします。
 
- ③ マイナスドライバーを電線挿込口隣の穴に押し込んだまま、端子口へ電線を入れ、奥まで挿入します。



悪い例



良い例
- ④ マイナスドライバーを抜きます。

コネクタ	名称	適合電線 線径 AWG (UL) (SQ (JIS))
	MP (モーター電源)	AWG 20~8 (0.5 ~ 8 SQ)
 CP	CP (制御電源)	AWG 24~12 (0.2 ~ 3.5 SQ)



MP (モーター電源)、CP (制御電源) の電線は、コントローラの電源供給部 (コネクタ部) で電流値を許容できる太さのものを使用してください。
また、絶縁被覆の温度定格が60℃以上の電線を使用してください。



接続するアクチュエーター型式、ドライバーユニットにより、コントローラの消費電流は異なります。
詳しくは、RCON取扱説明書 (MJ0384) の「仕様編 第2章 2.3 仕様/電源容量」を参照してください。

4

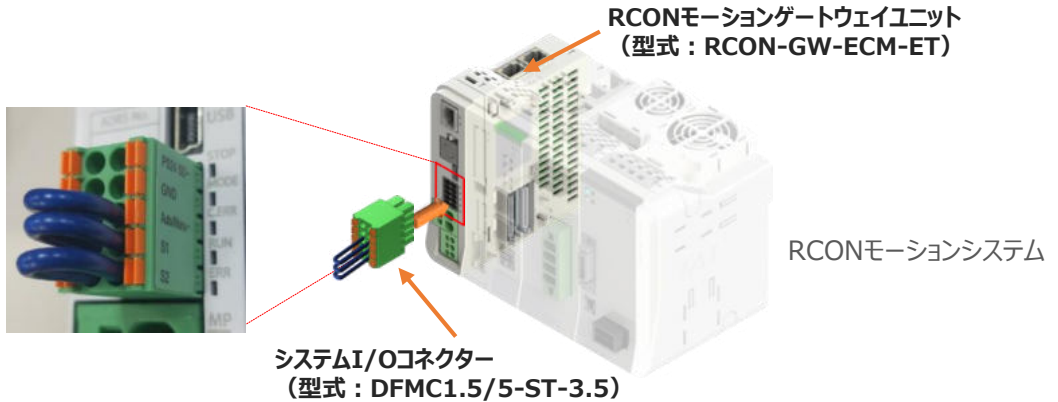
システムI/O コネクターへの配線

用意する物

RCONモーションゲートウェイユニット/
システムI/Oコネクター

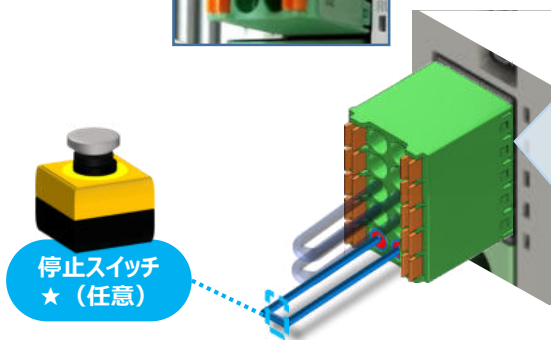
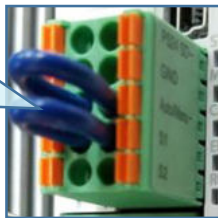
停止回路やイネーブル入力回路構築のためには、システムI/Oコネクターの配線が必要です。
以下、配線方法を説明します。

- ① ゲートウェイユニットのシステムI/O部に、システムI/Oコネクターを挿込みます。



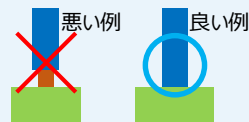
- ② システムI/Oコネクターの各端子へ配線をします。
ここでは、停止回路に停止スイッチを接続する例を示します。以下の接続例を見ながら、
配線作業を行なってください。

図のようにコネクターの
短絡線（青い線）を
残します



システムI/Oコネクターへの配線方法

- ① 線径 AWG24～16 の配線を用意します。
- ② 配線のストリップ部長さは、10mm とします。
- ③ マイナスドライバーで
橙色の突起部を押した
状態で端子口に電線
を入れ、奥まで挿入
します。



- ④ マイナスドライバーを放します。

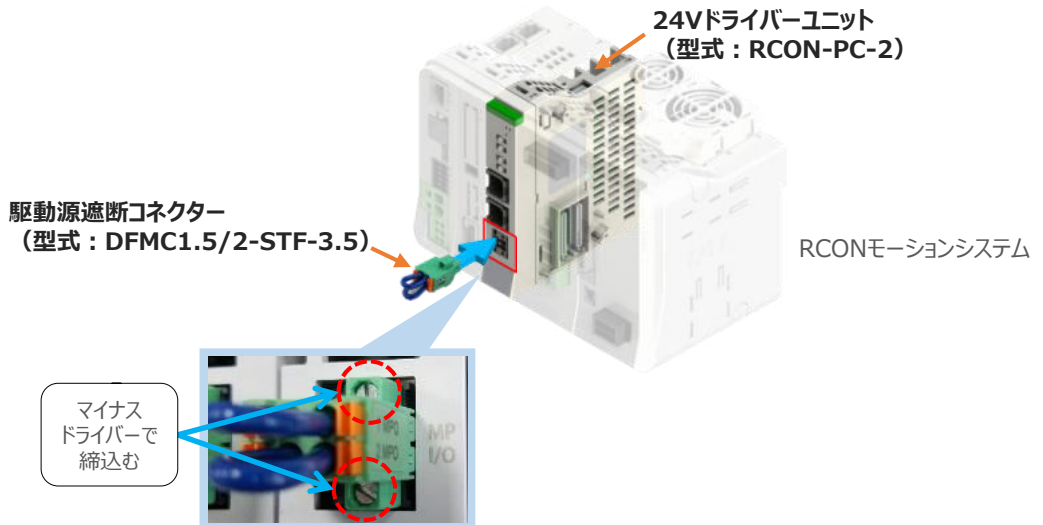
24Vドライバーユニット 駆動源遮断回路の配線

用意する物

24Vドライバーユニット/
駆動源遮断コネクタ

5 24Vドライバーユニットの駆動源遮断コネクタへの配線

- ① 24Vドライバーユニットの駆動源遮断入出力部にコネクタを挿入みます。



- ② 24Vドライバーユニットに駆動源遮断回路を設けない場合は、納品時から配線してある短絡線をそのままにします。
駆動源遮断回路を設ける場合には、以下の要領で配線を行ないます。

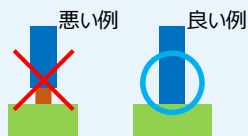
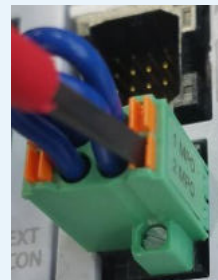
駆動源遮断コネクタへの配線方法

- ① 線径 AWG24~16 の配線を用意します。

- ② 配線のストリップ部長さは、10mm とします。



- ③ マイナスドライバーで
橙色の突起部を押した
状態で端子口に電線
を入れ、奥まで挿入
します。



- ④ マイナスドライバーを放します。

200V電源ユニットへの電源配線

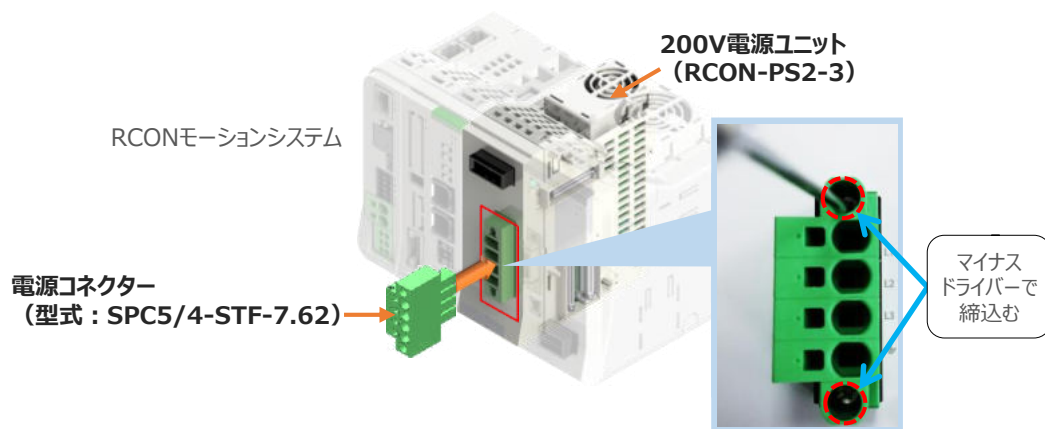
用意する物

200V電源ユニット／電源コネクタ

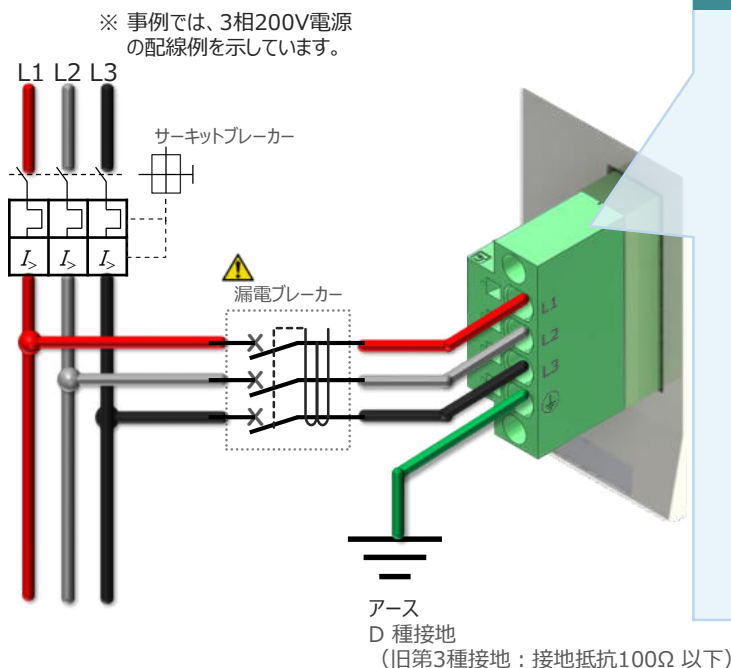
6 RCON-PS2 電源コネクタへの配線

200Vサーボドライバー RCON-SC を駆動用電源を供給するために、RCON-PS2 の電源コネクタへ配線をします。

- ① 200Vモーター電源ユニット（RCON-PS2）に電源コネクタを挿入します。



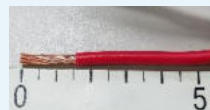
- ② 各端子へ配線をします。以下の接続例を見ながら、配線作業を行ってください。



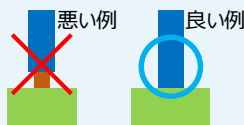
電源コネクタへの配線方法

- ① 線径 AWG14～8 の配線を準備します。

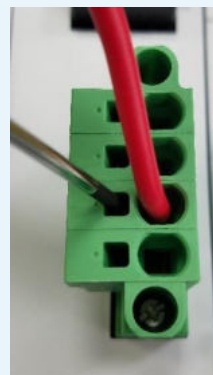
- ② 配線のストリップ部長さは、15mm とします。



- ③ マイナスドライバーを電線挿込口隣の穴に押込んだまま、端子口へ電線を入れ、奥まで挿入します。



- ④ マイナスドライバーを抜きます。



注意

漏れ電流は、接続されるモーター容量、ケーブル長および周囲環境によって変化します。そのため、漏電保護を行なう場合は、漏電ブレーカの設置個所で漏れ電流の測定を行ってください。漏電ブレーカに関しては、火災の保護、人間の保護などの目的を明確にして選定する必要があります。漏電ブレーカは、高調波対応型(インバーター用)を使用してください。

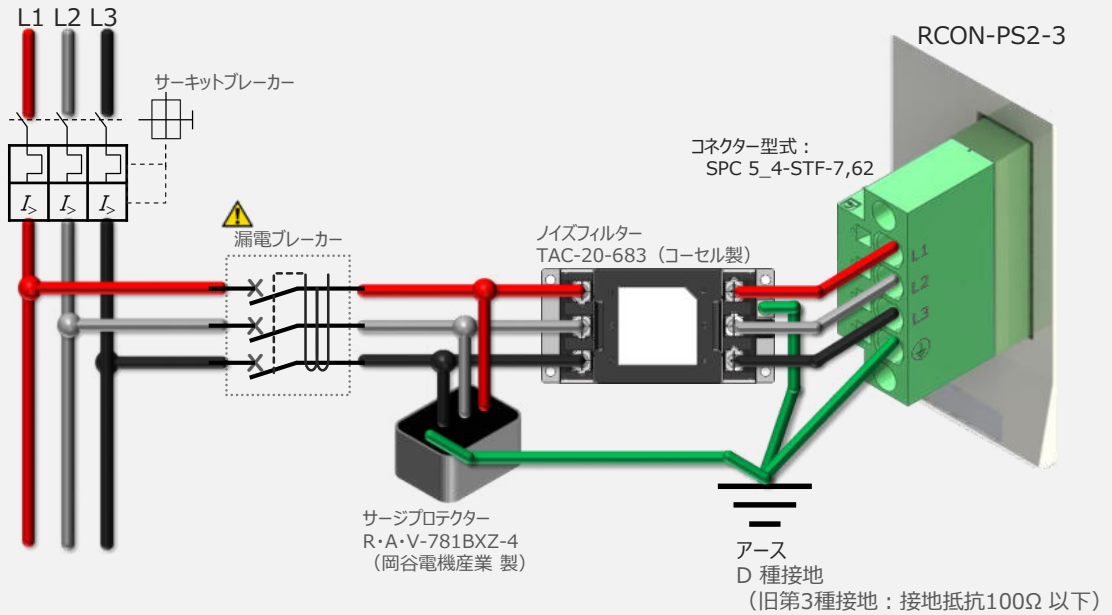
補足

ノイズフィルターを使用する場合の RCON-PS2 電源コネクタ配線

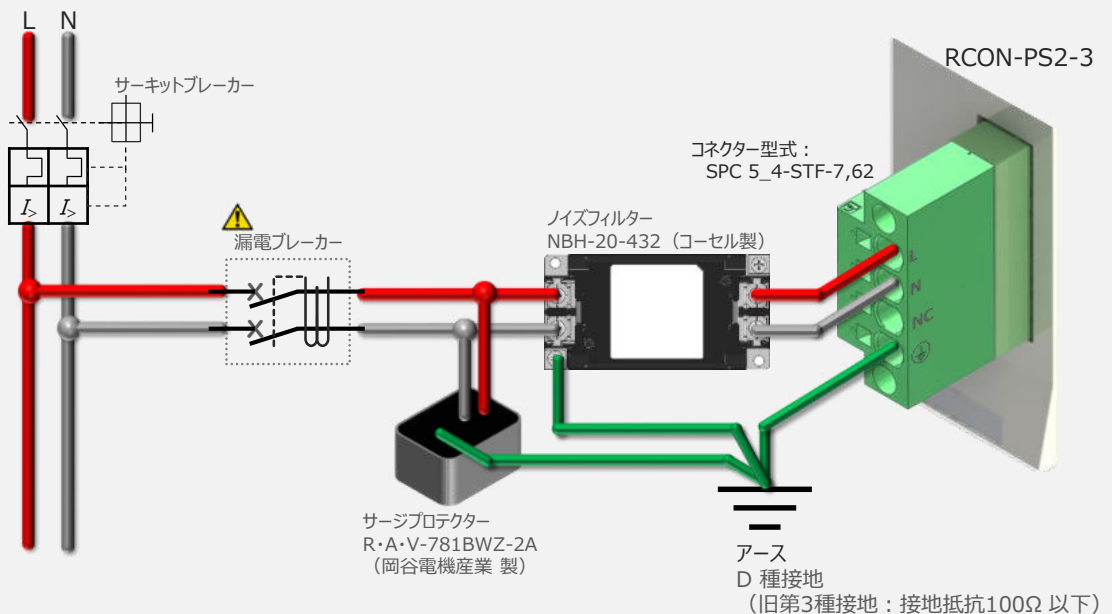
RCON-PS2にノイズフィルターの設置は不要です。しかし、装置をCEマーキング相当にする場合には、ノイズフィルターの設置が必要です。

以下に、ノイズフィルターを使用する場合の配線例を示します。

① 3相200V 電源供給時の配線例



② 単相200V 電源供給時の配線例



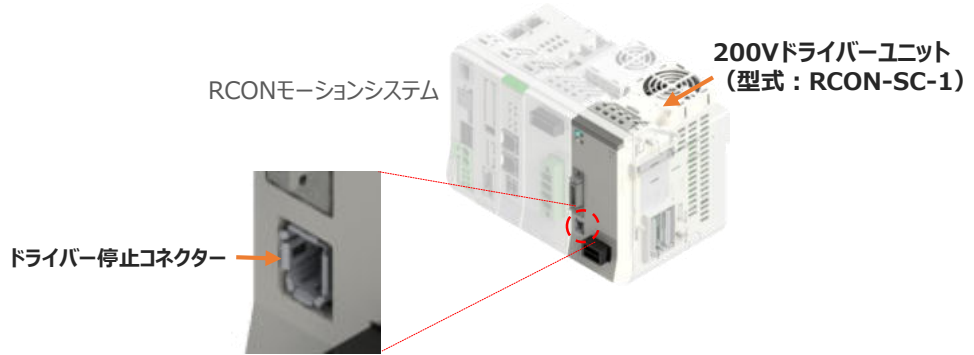
注意

漏れ電流は、接続されるモーター容量、ケーブル長および周囲環境によって変化します。そのため、漏電保護を行なう場合は、漏電ブレーカの設置個所で漏れ電流の測定を行なってください。漏電ブレーカに関しては、火災の保護、人間の保護などの目的を明確にして選定する必要があります。漏電ブレーカは、高調波対応型(インバーター用)を使用してください。

200Vドライバーユニット DRV STOP について

200Vドライバーユニットは、外部駆動源遮断用コネクタの代わりに、内部の半導体による駆動源遮断回路とドライバー停止回路（DRV STOP）を持っています。

ドライバー停止回路（DRV STOP）は、入力信号の状態に応じて、リアクションタイム（8ms 以下）後にコントローラ内部の遮断回路にてモーターへのエネルギー供給を遮断します。

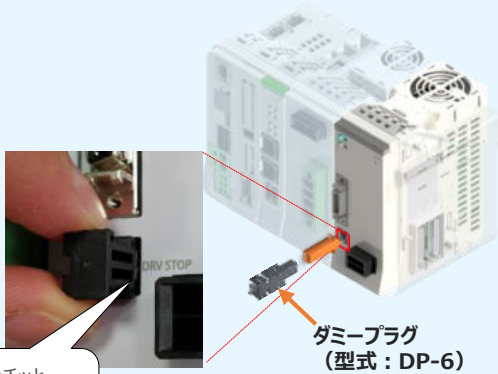


ドライバー
停止回路

使用しない

使用する

RCON-SC-1付属の **ダミープラグ (DP-6)** を接続します。



カチッと音がするまで挿入



ダミープラグ (DP-6)

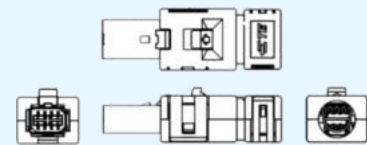
ドライバー停止機能を使用する場合、I/O配線をする必要があります。
その場合、コネクタを準備し、配線を製作する必要があります。

メーカー：タイコエレクトロニクス

型式：2013595-1（はんだタイプ）

※圧接タイプもあります。

※かしめ工具2229737-1 が必要です。









※ 詳細は [RCON取扱説明書 (MJ0384)] をご確認ください。

補 足

RCONシステムに使用する配線の適合電線径

RCONに配線する電線は、下記の適合電線を使用してください。

ユニット	コネクター	名 称	適合電線 線径 AWG (UL) (SQ (JIS))
RCON ゲートウェイ ユニット		システムI/O	AWG 24~16 (0.2 ~ 1.25 sq)
		MP (24Vモーター電源)	AWG 20~8 (0.5 ~ 8 sq)
	 CP	CP (制御電源)	AWG 24~12 (0.2 ~ 3.5 sq)
24Vドライバー ユニット		24Vドライバーユニット 駆動源遮断 コネクター	AWG 24~16 (0.2 ~ 1.25 sq)
EC接続 ユニット		EC接続ユニット 駆動源遮断 コネクター	AWG 24~16 (0.2 ~ 1.25 sq)
200V 電源ユニット		AC200V 入力コネクター	AWG14~8 (銅線) (2 ~ 8 sq)

※ 絶縁被覆の温度定格が60℃以上の電線を使用してください。



注意

- MP (モーター電源)、CP (制御電源) の電線は、コントローラーの電源供給部 (コネクター部) で電流値を許容できるものを使用してください。適合電線線径よりも細い電線を使用したり、配線距離が長い場合、電圧降下によりエラーが発生したり、アクチュエーターの能力が低下する場合があります。
- 使用する電流量よりも許容電流の大きな電線径の電線を使用してください。適合電線線径よりも細い電線を使用した場合、電流を流す事で異常発熱します。これにより、ケーブル被覆の溶融や発火などを生じる恐れがあります。



接続するアクチュエーター型式、ドライバーユニットにより、コントローラーの消費電流は異なります。詳しくは、[RCON取扱説明書 (MJ0384) の「仕様編 第2章 2.3 仕様/電源容量」を参照してください。

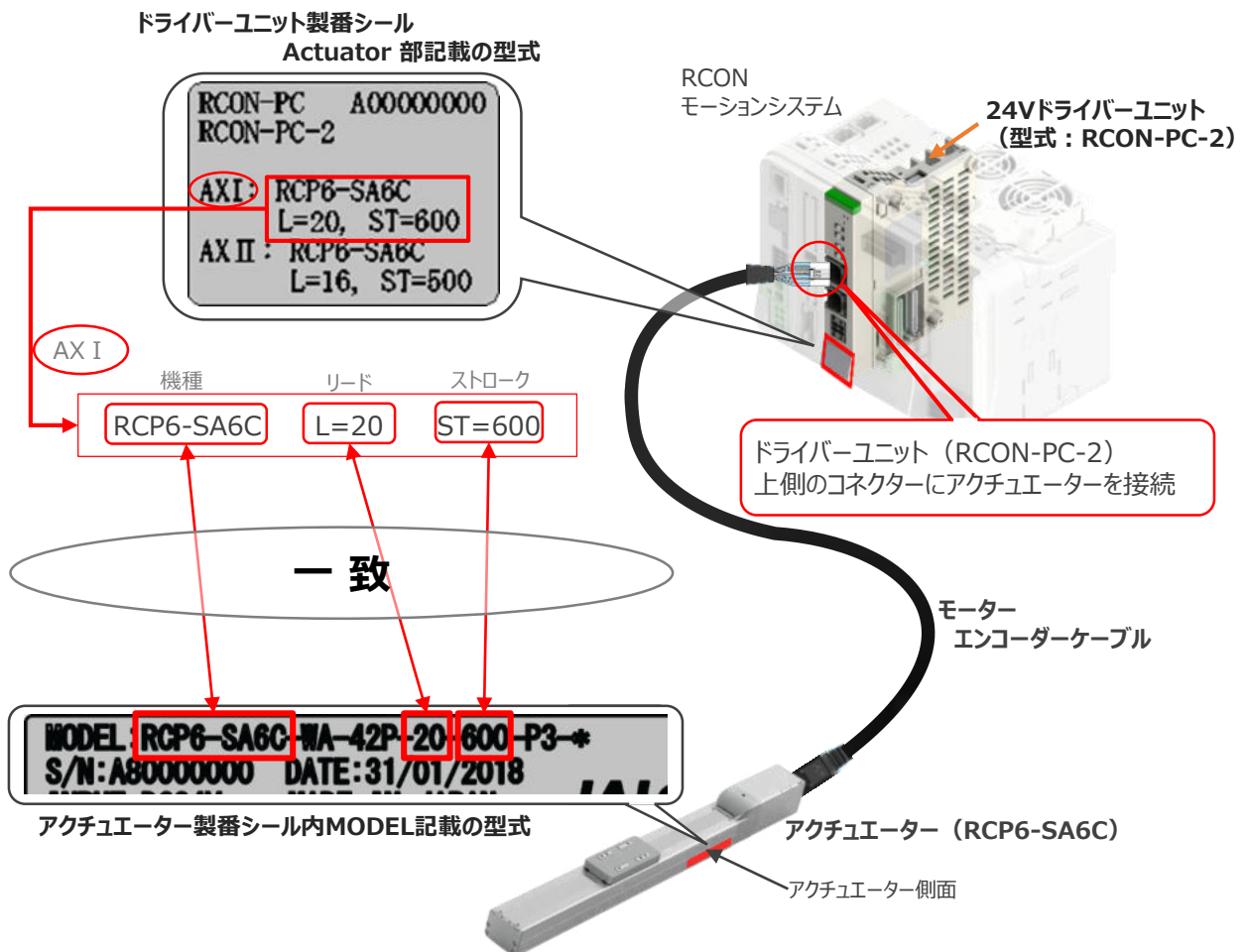
2 アクチュエーターの配線

用意する物

RCONモーションシステム／アクチュエーター／
モーターエンコーダーケーブル

24Vドライバーユニット型式とアクチュエーター型式の確認

アクチュエーターを接続する前に、ドライバーユニットとアクチュエーターの組合せが一致しているかどうか必ずご確認ください。接続可能なアクチュエーター型式は、各ドライバーユニット左側面の製番シールもしくは正面パネルに記載されています。



24Vドライバーユニットとモーター・エンコーダーケーブルの接続

RCONドライバーユニットとアクチュエーターの接続は、アクチュエーターのタイプにより4種類あります。

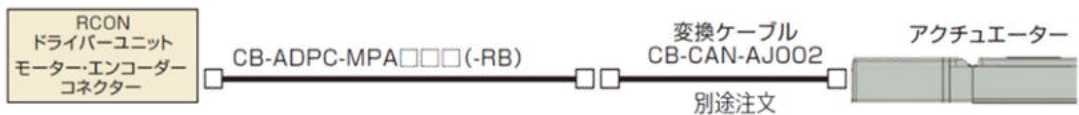
配線図 A

- ① RCP6/RCP6CR/RCP6W/RCP5/RCP5CR/RCP5W (高推力タイプ※ 以外)
- ③ RCP4 グリッパー (GR*), ST4525E, SA3/RA3
- ⑧ RCP2CR/RCP2Wのロータリー (RT*) およびGRS/GRM/GR3SS/GR3SM
- ⑬ RCA2/RCA2CR/RCA2W (CNSオプション)
- ⑯ RCD-RA1DA, RCD-GRSNA



配線図 B

- ② RCP6/RCP6CR/RCP6W/RCP5/RCP5W 高推力タイプ ※
- ④ RCP4/RCP4W 高推力タイプ ※
- ⑤ RCP4/RCP4CR/RCP4W (GR*, ST4525E, SA3/RA3, 高推力タイプ ※ 以外)



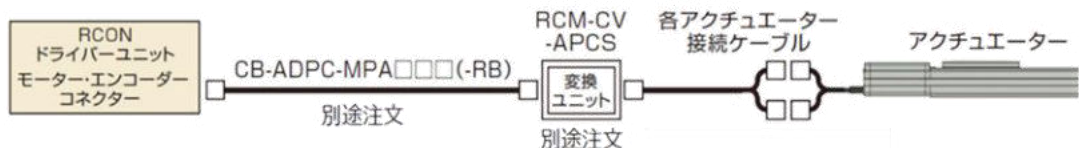
配線図 C

- ⑥ RCP3
- ⑨ RCP2/RCP2CR/RCP2W-GRSS/GRLS/GRST/GRHM/GRHB,
RCP2-SRA4R/SRGS4R/SRGD4R
- ⑫ RCA2/RCA2CR/RCA2W, RCL
- ⑭ RCA 全長ショートタイプ (RCA-SRA4R/SRGS4R/SRGD4R)



配線図 D

- ⑦ RCP2-RTBS/RTBSL/RTCS/RTCSL
- ⑩ RCP2/RCP2CR/RCP2W 高推力タイプ ※
- ⑪ RCP2/RCP2CR/RCP2W一部除く(詳細は、前ページ一覧表参照)
- ⑮ RCA/RCACR/CAW (RCA-SRA4R/SRGS4R/SRGD4R以外)

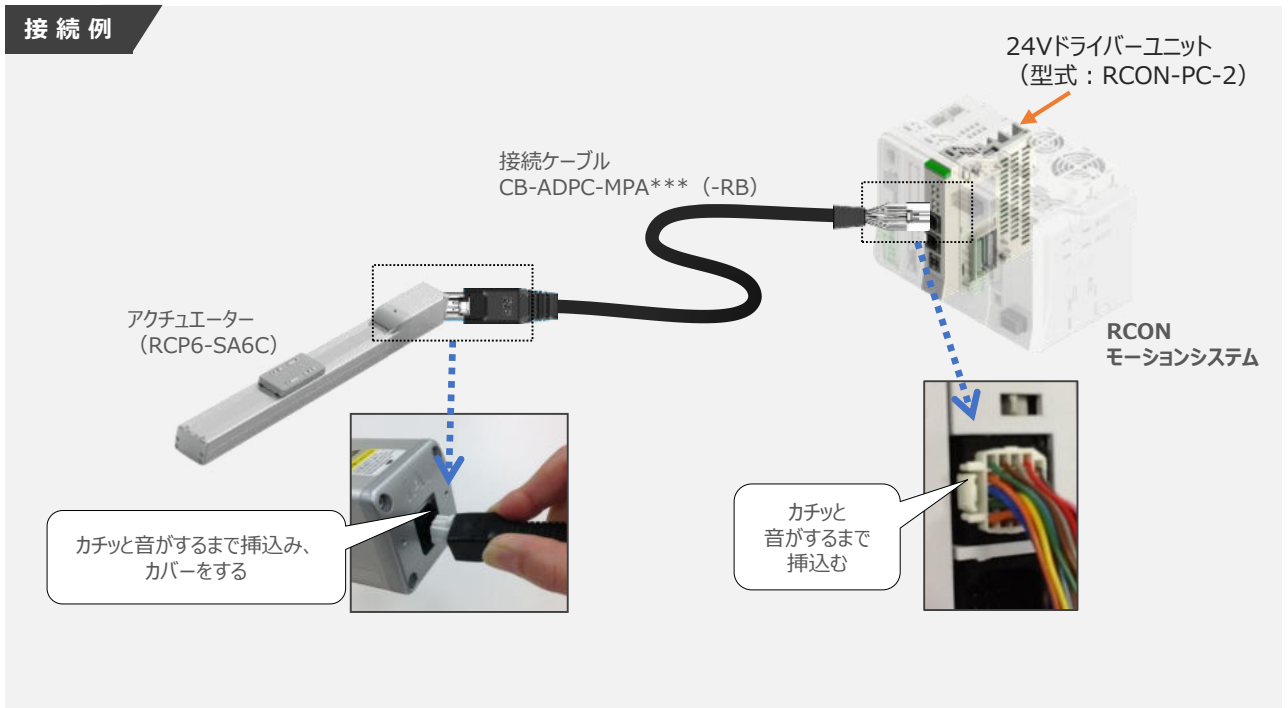


※は高推力用パルスモーター (56SP, 60P, 86P) を使用しているアクチュエーターを指します。

事例では、配線図A (RCP6-SA6C) と配線図D (RCP2-RTBL) の接続例について示します。

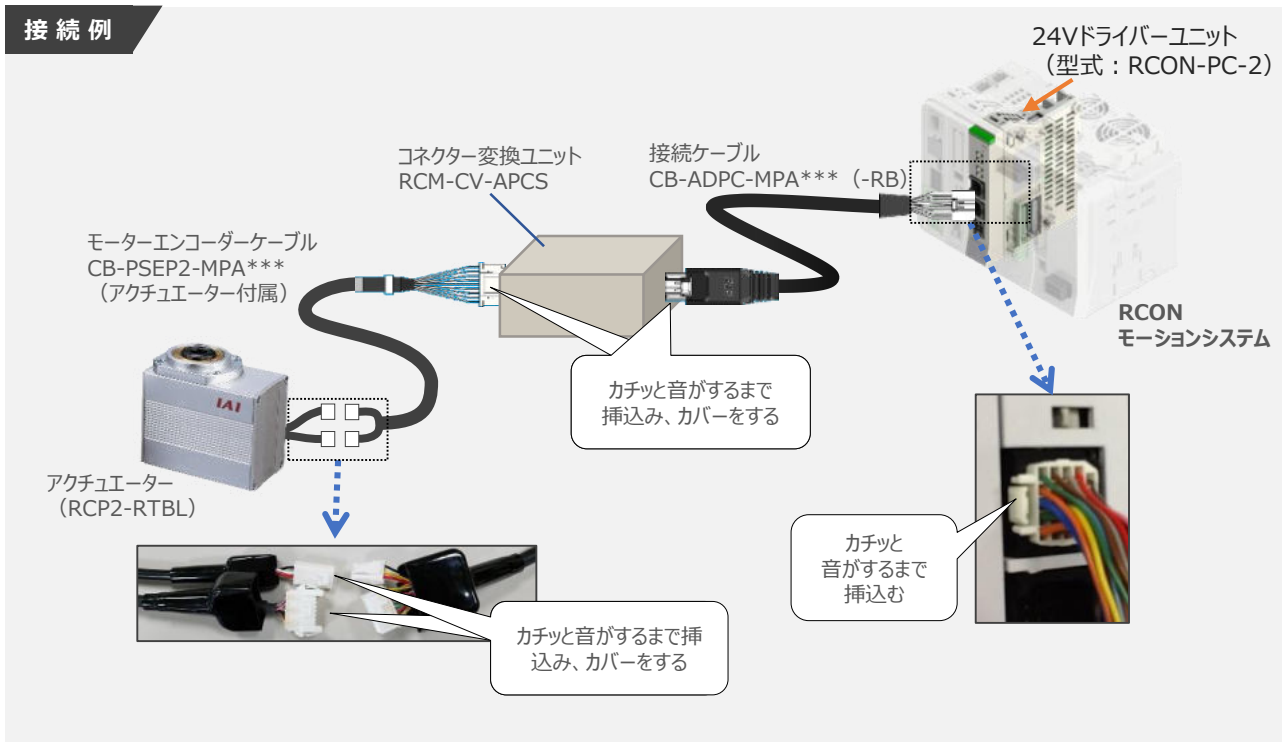
● 配線図 A と RCONの接続方法

接続例



● 配線図 D と RCONの接続方法

接続例



コネクタ変換ユニット、接続ケーブル、コネクタ変換ケーブルが必要な機種は、購入時に型式を指定ください。型式にて指定されていない場合は、別途購入が必要です。

補 足

アクチュエーター接続ケーブル 一覧表

RSELシステムのドライバーユニットとアクチュエーターを接続するケーブル型式は、以下の表を参照してください。



注意

アクチュエーターケーブル長さオプションを利用している場合、アクチュエーターからコントローラーまでのケーブル長さを20m以内になるよう調整ください。

No.	アクチュエーター		適用 コントローラー 記号	接続ケーブル ^{※2}	変換 ユニット	配線図
	シリーズ	タイプ		モーターエンコーダー一体型ケーブル (-RB: ロボットケーブル) [各種アクチュエーター接続ケーブル]		
①	RCP6 RCP6CR RCP6W	高推力タイプ ^(※1) 以外	P5	CB-ADPC-MPA□□□ (-RB)	—	A
②	RCP5 RCP5CR RCP5W	高推力タイプ ^(※1)	P6	CB-ADPC-MPA□□□ (-RB) CB-CAN-AJ002 (変換ケーブル)	—	B
③		グリッパ-(GR*), ST4525E, SA3/RA3	P5	CB-ADPC-MPA□□□ (-RB)	—	A
④	RCP4 RCP4CR RCP4W	高推力タイプ ^(※1)	P6	CB-ADPC-MPA□□□ (-RB) CB-CAN-AJ002 (変換ケーブル)	—	B
⑤		③、④以外	P5	CB-ADPC-MPA□□□ (-RB) CB-CAN-AJ002 (変換ケーブル)	—	B
⑥	RCP3		P5	CB-RCAPC-MPA□□□ (-RB)	—	C
⑦		RCP2(標準タイプ)のロータリー小型タイプ RCP2-RTBS/RTBSL/RTCS/RTCSL	P5	CB-ADPC-MPA□□□ (-RB) CB-RPSEP-MPA□□□	要	D
⑧		RCP2CR(クリーンタイプ)、 RCP2W(防塵防滴タイプ) 上記タイプのロータリー(RT*) 上記タイプのGRS/GRM/GR3SS/GR3SM	P5	CB-ADPC-MPA□□□ (-RB)	—	A
⑨	RCP2 RCP2CR RCP2W	全(標準/クリーン/防塵防滴)タイプの GRSS/GRLS/GRST/GRHM/GRHB 全長ショートタイプ(RCP2のみ) RCP2-SRA4R/SRGS4R/SRGD4R	P5	CB-RCAPC-MPA□□□ (-RB)	—	C
⑩		高推力タイプ ^(※1)	P6	CB-ADPC-MPA□□□ (-RB) CB-CFA-MPA□□□ (-RB)	要	D
⑪		⑦~⑩以外	P5	CB-ADPC-MPA□□□ (-RB) CB-PSEP-MPA□□□	要	D
⑫	RCA/RCA2CR/RCA2W, RCL		A6	CB-RCAPC-MPA□□□ (-RB)	—	C
⑬	RCA RCACR RCAW	全長ショートタイプ(RCAのみ) RCA-SRA4R/SRGS4R/SRGD4R	A6	CB-RCAPC-MPA□□□ (-RB)	—	C
⑭		⑬以外	A6	CB-ADPC-MPA□□□ (-RB) CB-ASEP2-MPA□□□	要	D
⑮	RCD	RCD-RA1DA, RCD-GRSNA	D6	CB-ADPC-MPA□□□ (-RB)	—	A
⑯	WU		PM2	CB-ADPC-MPA□□□ (-RB)	—	A

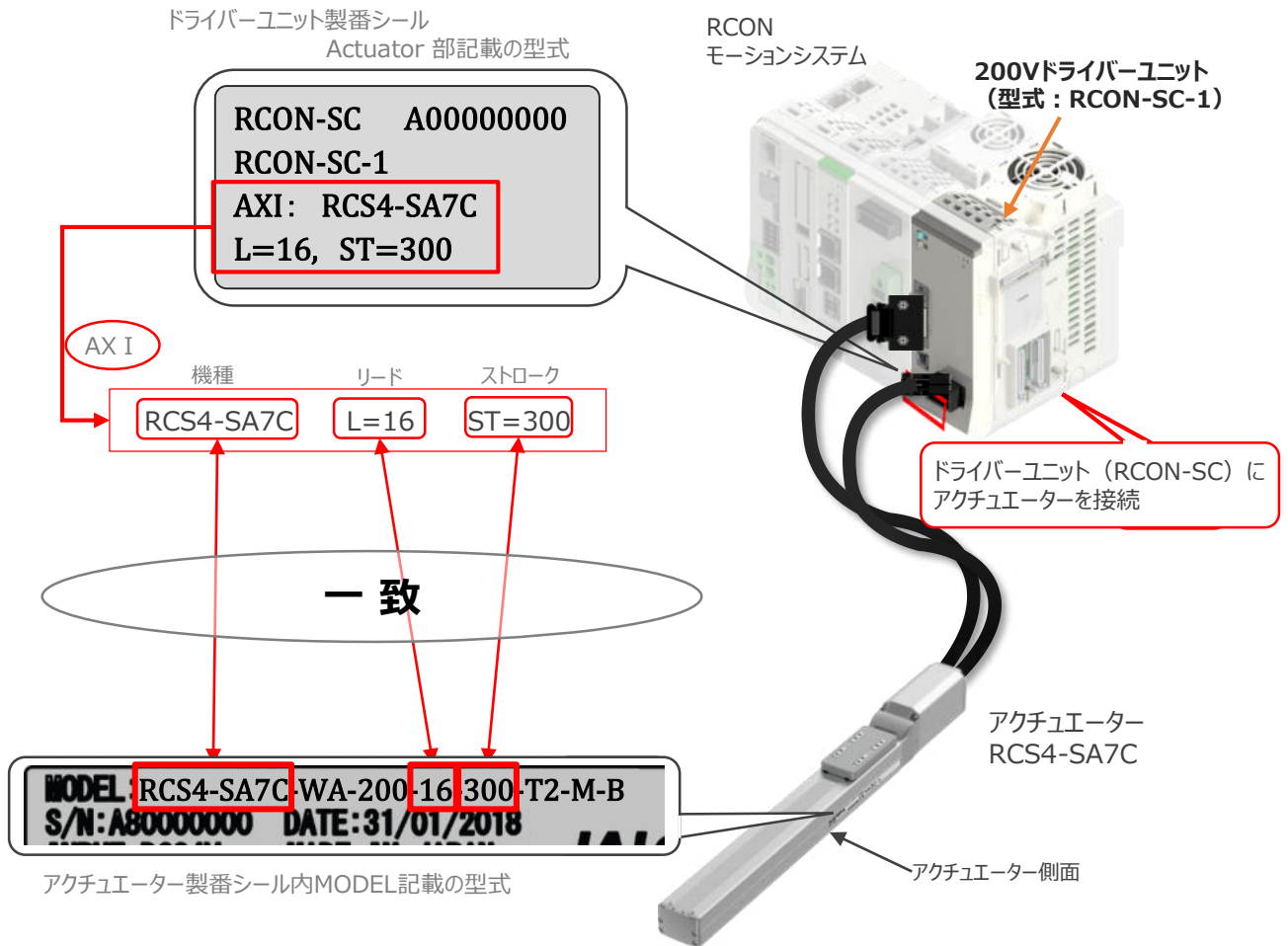


注意

※1 高推力用パルスモーター (56SP、60P、86P) を使用しているアクチュエーターを指します。
 ※2 RCON接続ケーブルの長さは、変換ユニットの有無に関わらず最大で 20m です。
 ただし、DCドライバーユニットから RCD アクチュエーターまでの最大長さは 10m です。

200Vドライバーユニット型式とアクチュエーター型式の確認

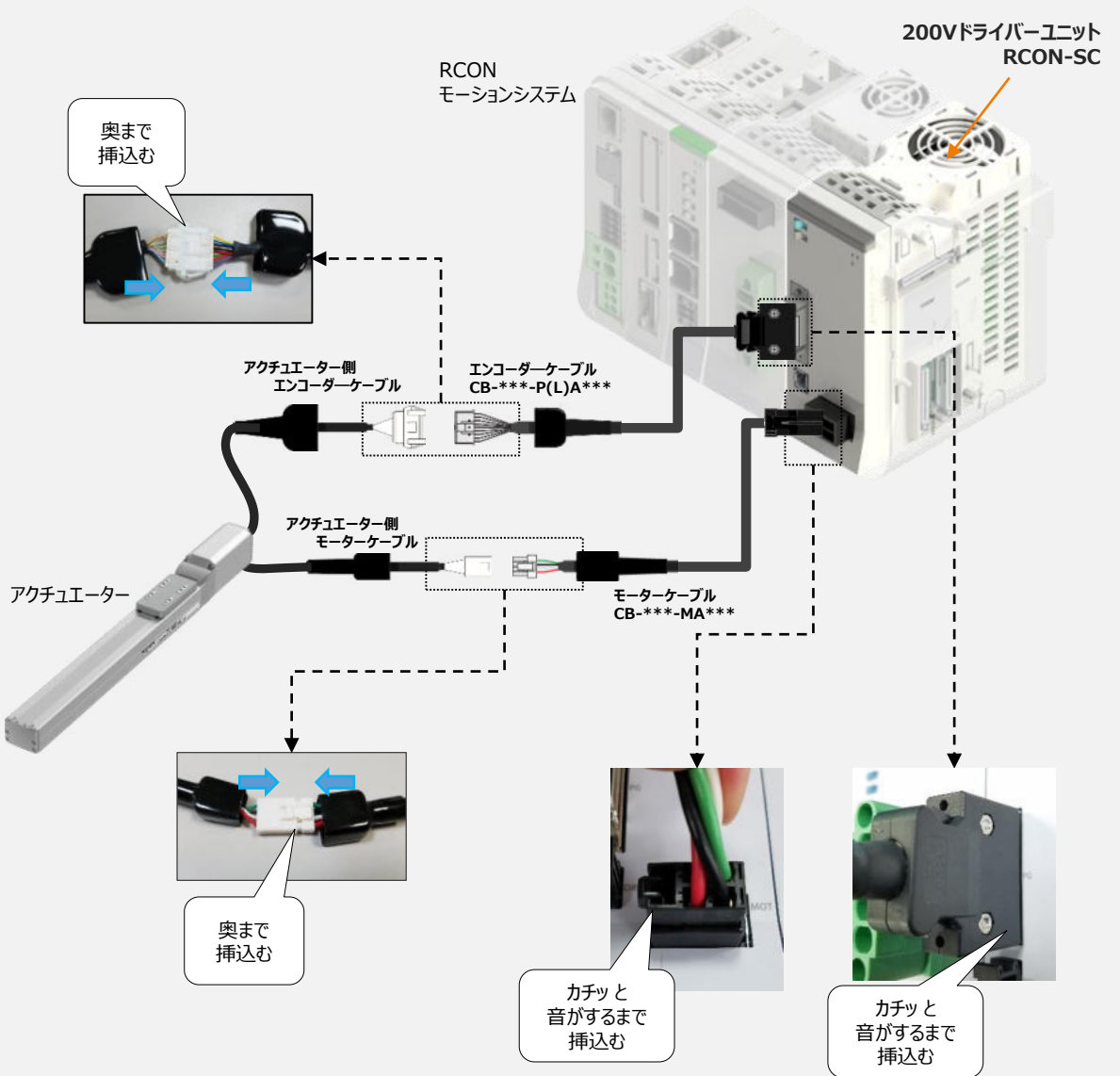
アクチュエーターを接続する前に、ドライバーユニットとアクチュエーターの組合せが一致しているかどうか必ずご確認ください。接続可能なアクチュエーター型式は、各ドライバーユニット左側面の製番シールもしくは正面パネルに記載されています。



200Vドライバーユニットとアクチュエーターのケーブル接続

接続例

RCON-SC モーターケーブル、エンコーダーケーブルの接続



補 足

アクチュエーター接続ケーブル 一覧表

RSELシステムの200Vドライバーユニットとアクチュエーターを接続するケーブルの型式は、以下の表を参照ください。

No.	アクチュエーター		適用 コントローラー 記号	RCON接続ケーブル				
	シリーズ	対象タイプ		最大 ケーブル長 (m)	モーターケーブル	モーター ロボットケーブル	エンコーダー ケーブル	エンコーダー ロボットケーブル
①	RCS4 RCS4CR		T4	20	CB-RCC1-MA□□□	CB-X2-MA□□□	—	CB-X1-PA□□□
②	RCS3(P) RCS3(P)CR	CTZ5C	T4	20	CB-RCC1-MA□□□	CB-X2-MA□□□	—	CB-X1-PA□□□
		CT8C 上記以外					CB-RCS2-PA□□□	CB-X3-PA□□□
③	RCS2 RCS2CR RCS2W	RTC□L	T4	20	CB-RCC1-MA□□□	CB-X2-MA□□□	CB-RCS2-PLA□□□	CB-X2-PLA□□□
		RT6 上記以外					CB-RCS2-PA□□□	CB-X3-PA□□□
							CB-RCS2-PLA□□□	CB-X2-PLA□□□
④	RCS2	ロードセル無	T4	20	CB-RCC1-MA□□□	CB-X2-MA□□□	CB-RCS2-PLA□□□	CB-X2-PLA□□□
		RA13R					【アクチュエーター〜ブレーキボックス】	【アクチュエーター〜ブレーキボックス】
		RA13R ブレーキ付 (ブレーキボックス付)					CB-RCS2-PLA□□□	CB-X2-PLA□□□
		RA13R ブレーキ付 (ブレーキボックス無)					【ブレーキボックス〜コントローラー】	【ブレーキボックス〜コントローラー】
						CB-RCS2-PLA□□□	CB-X2-PLA□□□	
⑤	IS(P)B IS(P)DB IS(P)DBCR		T4	30	—	CB-X2-MA□□□	—	CB-X1-PA□□□ ※バッテリーレスアブソ仕様で ケーブル長が 21m以上30m以下の場合 はCB-X1-PA□□□-AWG24
		オプション： リミットスイッチ付仕様 ^(注)					CB-X1-PLA□□□	※バッテリーレスアブソ仕様で ケーブル長が 21m以上30m以下の場合 はCB-X1-PLA□□□-AWG24
⑥	IS(P)A IS(P)DA IS(P)DACR SSPA SSPDACR IF FS RS		T4	30	—	CB-X2-MA□□□	—	CB-X1-PA□□□
		オプション： リミットスイッチ付仕様 ^(注)					CB-X1-PLA□□□	
⑦	NSA		T4	30	—	CB-X2-MA□□□	—	CB-X1-PA□□□
⑧	NS		T4	30	—	CB-X2-MA□□□	—	CB-X3-PA□□□
		オプション： リミットスイッチ付仕様 ^(注)					CB-X2-PLA□□□	
⑨	DD(A) DD(A)CR DDW	T18□	T4	30	—	CB-X2-MA□□□	—	CB-X3-PA□□□
		LT18□						
		H18□					CB-XMC1-MA□□□	
		LH18□						
⑩	LSA	W□□□	T4	20	—	CB-XMC1-MA□□□ CB-X2-MA□□□	—	CB-X2-PLA□□□
		上記以外					CB-X3-PA□□□	
⑪	LSAS		T4	20	—	CB-X2-MA□□□	—	CB-X1-PA□□□
⑫	IS(P)WA		T4	30	—	CB-XEU1-MA□□□	—	CB-X1-PA□□□-WC



注意

リミットスイッチ付のアクチュエーターを動作する場合は、リミットスイッチ付仕様のケーブルになります。
(リミットスイッチの配線を内蔵しています。)

3 ネットワークの配線

用意する物

コントローラ／PLC／LANケーブル

本書ではオムロン社製PLC NX1P2-1140DT と 当社コントローラを接続する場合の例をご紹介します。

接続例

PLC と RCONシステムの接続

PLC + モーションコントローラ
(お客様ご用意)



EtherCAT ポート

Ethernet ケーブル : カテゴリー5 以上のストレートケーブル (お客様ご用意)



スレーブユニット
(※ここではSCON-CB-ECM仕様)



RCON
モーションシステム

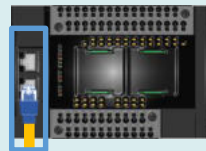


注意

配線作業を行なう場合は、PLC ならびに RCONモーションシステムの電源をOFF にした状態で作業してください。

EtherCATケーブル配線

※ EtherCATでは、終端処理の必要はありません。



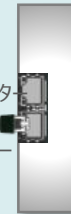
※ マスターユニット側の配線については、使用する製品の取扱説明書を参照してください。

OUT
EtherCAT® 出力ポート
EtherCAT® 入力ポート
IN

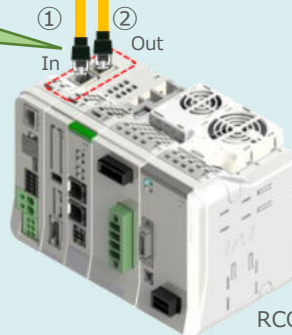
RCON-GW(G)-ECM-*
上面図



Out コネクタ
In コネクタ



スレーブユニット



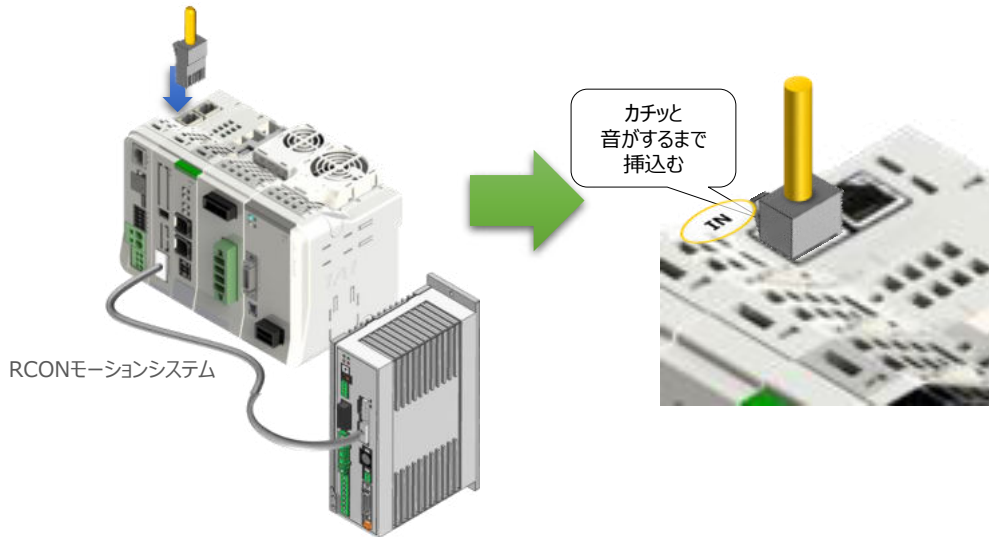
RCONモーションシステム

Point !

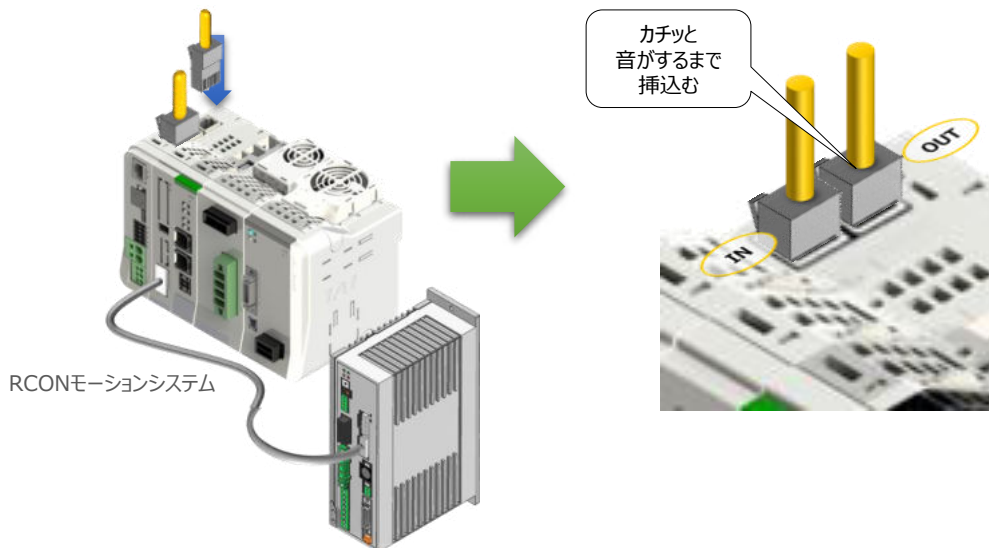


Ethernet ケーブルは、カテゴリー 5以上のストレートケーブルを利用ください (アルミテープと編組の二重遮蔽シールドケーブル推奨)。

- ① Ethernet用ケーブルをマスターユニットに接続し、もう1方のコネクタをコントローラのEtherCAT入力ポート (in コネクタ) に挿入します。



- ② コントローラの EtherCAT出力ポート にEthernetケーブルのコネクタを接続します。そして、もう一方のコネクタを次に接続するスレーブユニット (コントローラ) の入力ポート IN 側コネクタに挿入します。



STEP 2

初期設定をする

- | | |
|------------------|-----|
| 1. IA-OS の設定 | p29 |
| 2. ゲートウェイユニットの設定 | p37 |
| 3. PLCの設定 | p57 |
| 4. ネットワークの通信状態確認 | p84 |

1 IA-OSの設定

用意するもの

パソコン/IA-OS・DVD-ROM

IA-OS のインストール作業

操作環境は、パソコンOS Windows10 にて説明します。



注意

インストーラーが立上ると、以下のソフトを順次インストールしていきます。

1. NET Framework 4.5.2 ※ Windows10 では初期搭載の為SKIP
2. IAI Toolbox
3. カリキュレーター
4. USBドライバー（変換器タイプ） ※ インストール済みの場合SKIP
5. USBドライバー（直接接続タイプ） ※ Windows10 ではインストール不要の為SKIP
6. IA-OS

なお、インストール作業は 1～6 全て実施してください。

1 インストールツールの起動

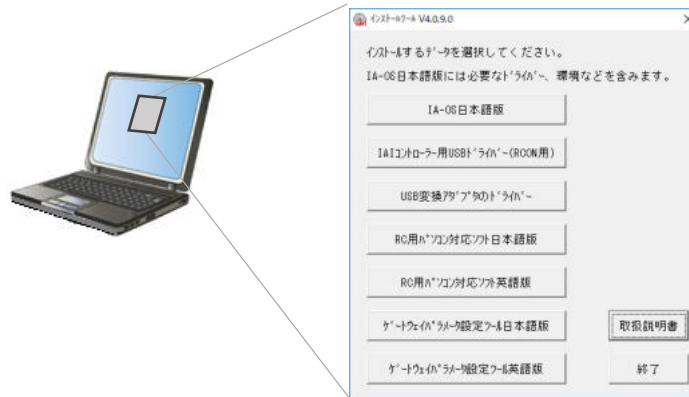
- ① パソコンの光学ドライブに IA-OSのDVD を挿入します。

IA-OSのDVD挿入



- ② インストールツール 画面が表示されます。

インストールツール 画面

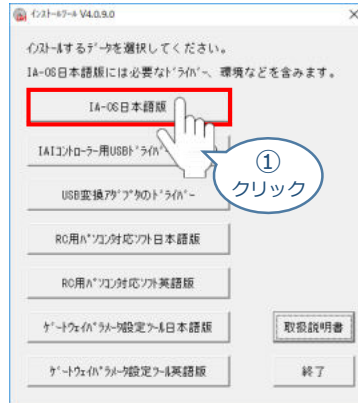
**Point!**

DVDを挿入した際に起動方法の確認ウィンドウが表示される場合は、自動再生を選択します。フォルダーの中身が表示された場合は、**IAI_Install** をダブルクリックして実行します。

2 IA-OS パソコン専用ティーチングソフトのインストール（準備）

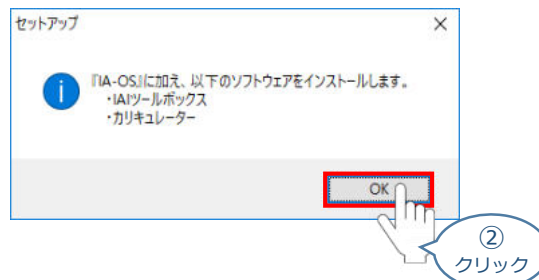
- ① インストールツール画面の  をクリックします。

インストールツール 画面

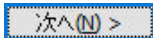


- ② 確認 画面が表示されます。  をクリックします。

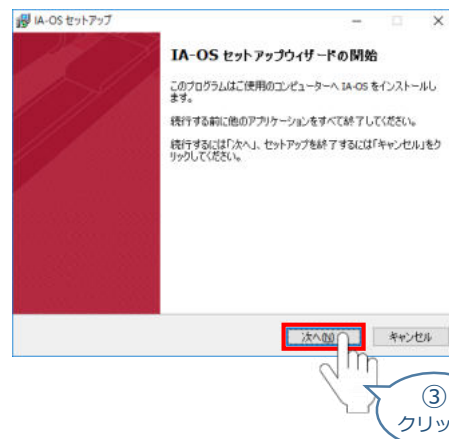
確認 画面



Point ! 既にインストールされているソフトは 確認 画面に表示されません。
ここでは、“IA-OS”に加え、“IAIツールボックス”、“カリキュレーター”を続けてインストールする場合の
手順をご案内します。

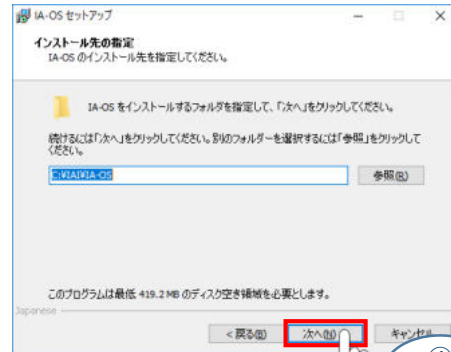
- ③ IA-OSのセットアップウィザードの開始 画面が表示されます。  をクリックします。

IA-OSのセットアップウィザードの開始 画面



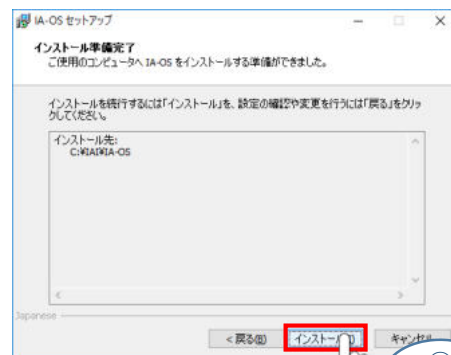
- ④ インストール先の指定 画面が表示されます。 **次へ(N) >** をクリックします。

インストール先の指定 画面



- ⑤ インストール準備完了 画面が表示されたら **インストール(I)** をクリックします。

インストール準備完了 画面

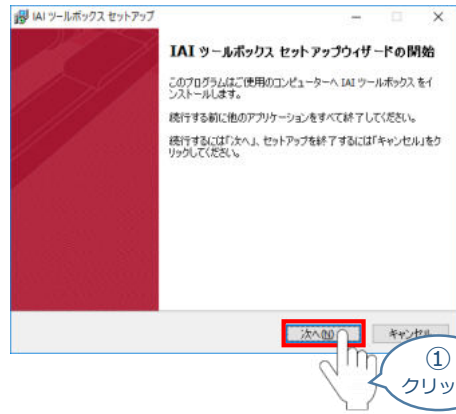


Point ! “IA-OS” のインストール準備が完了する “タイミング” で、“IAIツールボックス” のセットアップ画面が立上がります。

3 IAI ツールボックスのインストール

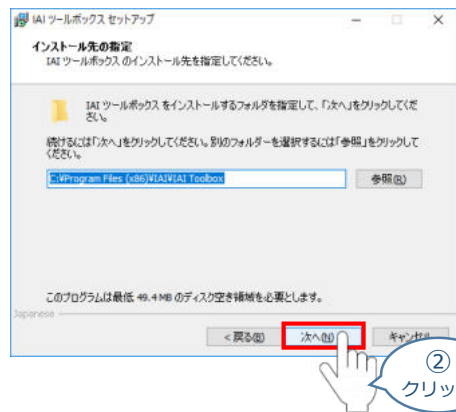
- ① IAIツールボックス セットアップ ウィザードの開始画面が表示されます。 **次へ(N) >** をクリックします。

IAIツールボックス セットアップ ウィザードの開始 画面



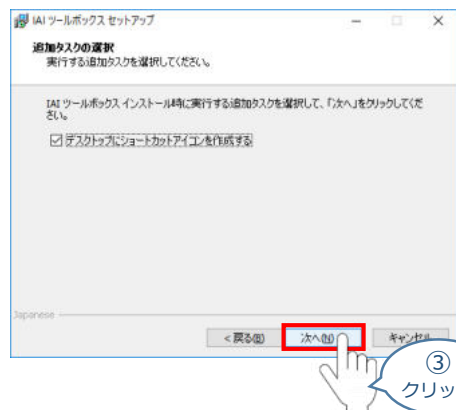
- ② インストール先の指定 画面が表示されます。 **次へ(N) >** をクリックします。

インストール先の指定 画面



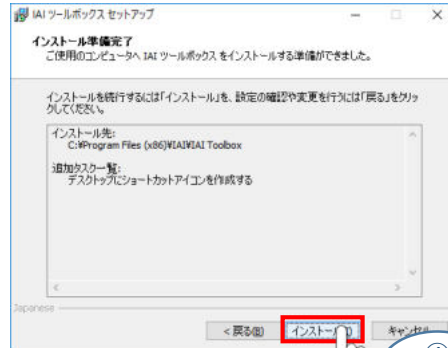
- ③ 追加タスクの選択 画面が表示されます。 **次へ(N) >** をクリックします。

追加タスクの選択 画面



- ④ インストール準備完了画面が表示されたら **インストール(I)** をクリックします。

インストール準備完了 画面




※ インストールがはじまります。

- ⑤ セットアップが完了すると、IAIツールボックス セットアップウィザードの完了 画面が表示されます。
完了(F) をクリックし、作業を終了します。

IAIツールボックス セットアップウィザードの完了 画面



お客様のパソコンデスクトップ上に、 のショートカットが表示されているか確認します。

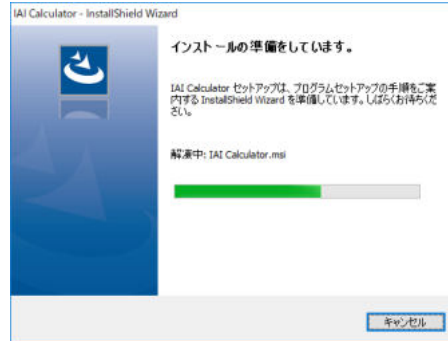


Point ! IAI ツールボックス セットアップウィザードの完了 画面を閉じるとすぐに、“カリキュレーター”のインストール準備 画面が立上がります。

4 カリキュレーターのインストール

- ① インストールの準備 画面が表示されます。

インストールの準備 画面



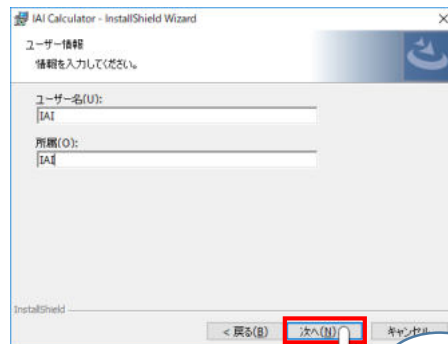
- ② IAI-Calculator – InstallShield Wizard 画面が表示されます。 **次へ(N) >** をクリックします。

IAI-Calculator – InstallShield Wizard 画面



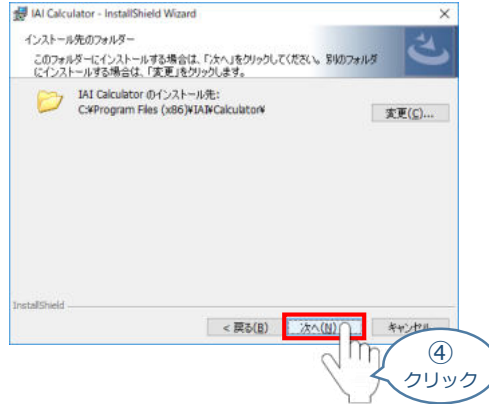
- ③ ユーザー情報 画面が表示されます。ユーザー情報を入力し、 **次へ(N) >** をクリックします。

ユーザー情報 画面



- ④ インストール先のフォルダー 画面が表示されます。
インストール先のフォルダーを確認し **次へ(N) >** をクリックします。

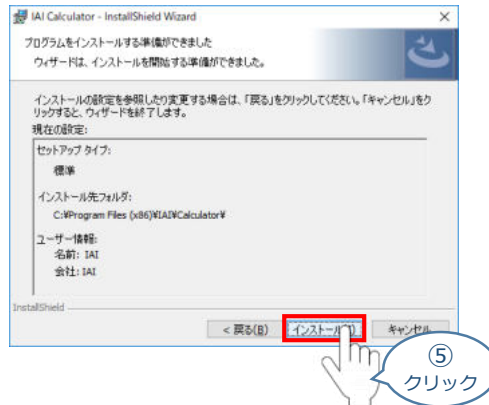
インストール先のフォルダー 画面



- ⑤ インストール準備完了 画面が表示されたら **インストール(I)** をクリックします。

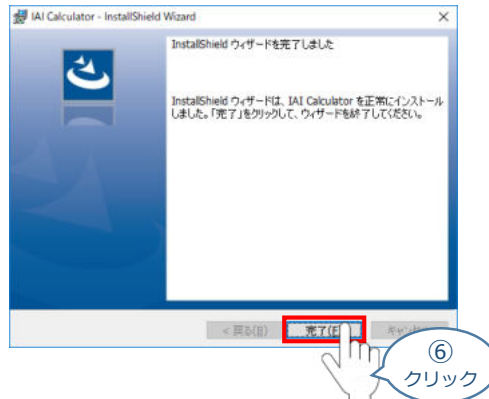
インストール準備完了 画面

※ インストールがはじまります。



- ⑥ セットアップが完了しますと、カリキュレーター セットアップウィザードの完了画面が表示されます。
完了(F) をクリックし、作業を終了します。

カリキュレーター セットアップウィザードの完了 画面



お客様のパソコンデスクトップ上に、 (IAI Calculator) のショートカットが表示されます。

**Point!**

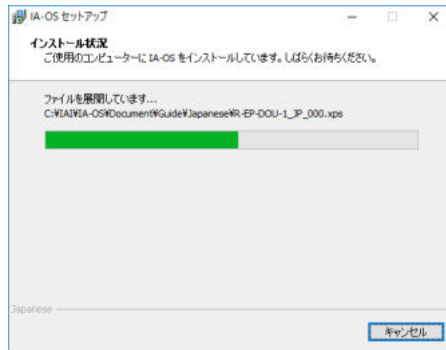
カリキュレーターセットアップウィザードの完了画面 を閉じるとすぐに、“IA-OS” のインストールがはじまります。

5

IA-OS パソコン専用ティーチングソフトのインストール（準備）

- ① “カリキュレーター” のインストール後、IA-OS のインストールがはじまります。

インストール状況 画面

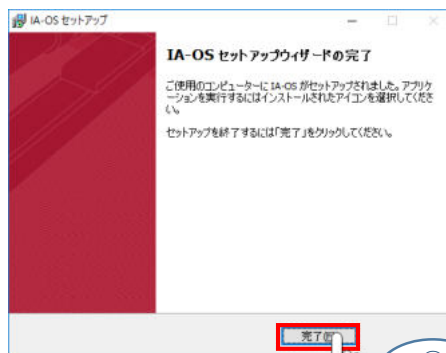


- ② セットアップが完了しますと、IA-OS セットアップウィザードの完了画面が表示されます。

完了(E)

をクリックし、作業を終了します。

IA-OS セットアップウィザードの完了 画面

②
クリック

これで、インストール作業は完了です。

IA-OS パソコン専用ティーチングソフトの立上げ手順に従って、ソフトウェアを立上げてください。

2 ゲートウェイユニットの設定

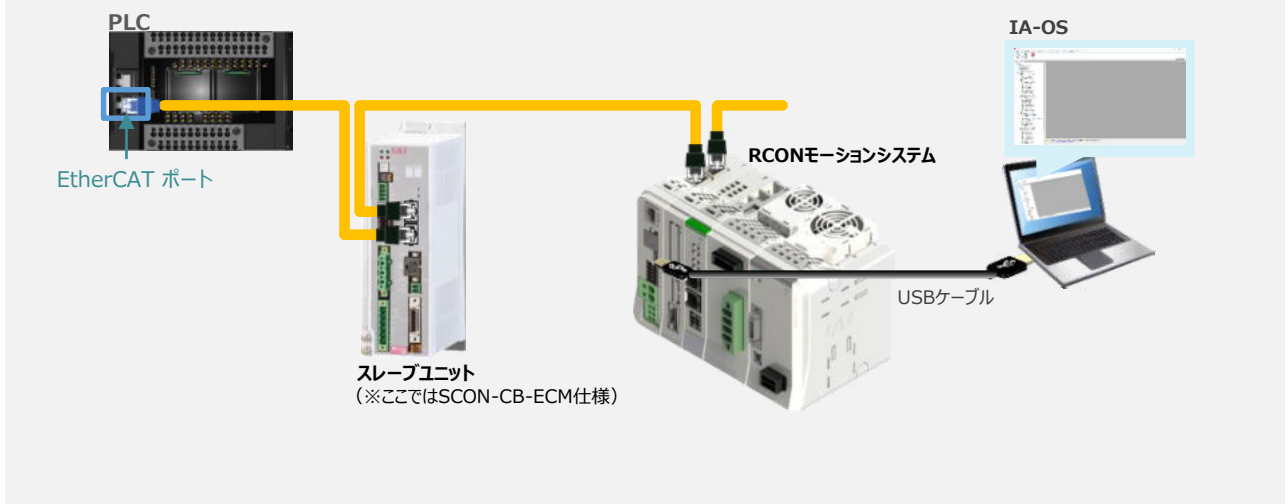
用意するもの

RCONシステム/パソコン/通信ケーブル

操作は、IA-OS（パソコンOS環境 Windows 10）にて説明します。

接続例

PLC とコントローラーの接続

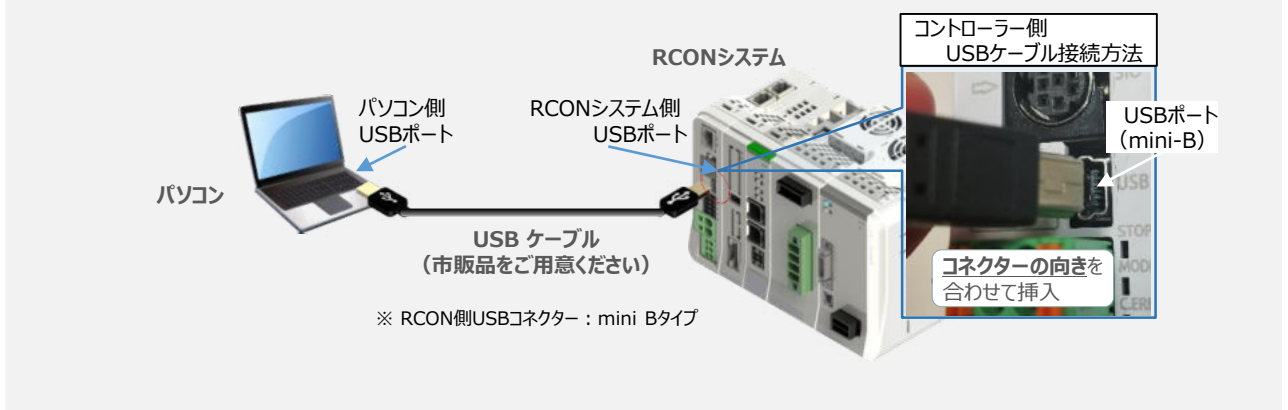


IA-OSの起動とゲートウェイパラメーター設定の画面立上げ

1 パソコン用通信ケーブルの接続と電源投入

- ① USBケーブルを下図のように接続します。

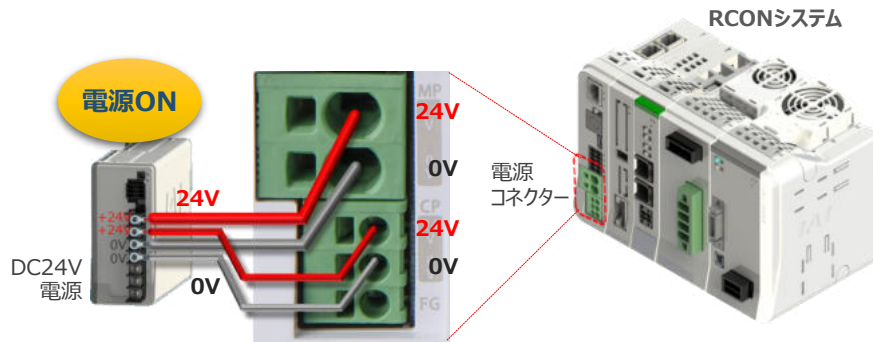
接続図



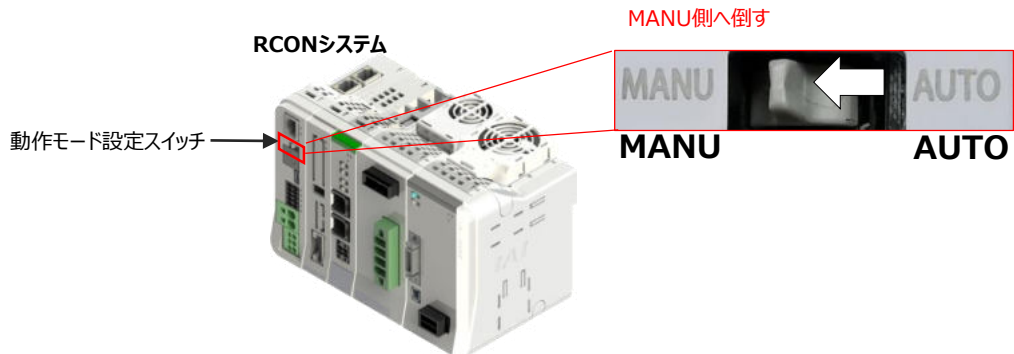
注意

コントローラー“USB”ポートにUSBケーブルを接続する際は、上記赤枠内の通りコネクターの向きを合わせた上、挿入してください。合わせない場合、コネクターを破損させる原因になります。

- ② USBケーブル接続後コントローラ電源コネクタ部にDC24V電源を投入します。



- ③ コントローラの動作モード設定スイッチを“MANU”側に倒します。




2 IA-OSの起動と通信接続

- ① “IA-OS” を起動するにはまず、“IAI ツールボックス” を立ち上げます。

アイコン  をダブルクリックし、ソフトウェアを起動します。



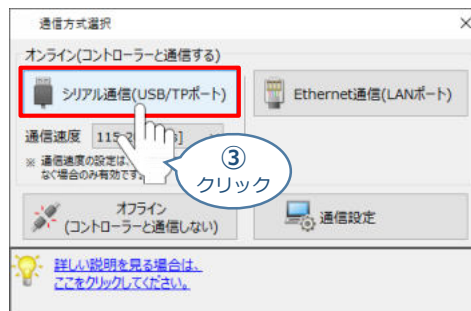
- ② IAI ツールボックス 画面が立上がります。
IAI ツールボックス 画面の “IA-OS” のアイコン  をクリックします。

IAI ツールボックス 画面



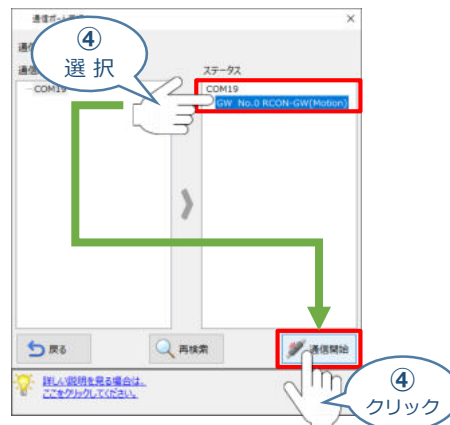
- ③ 通信方式選択画面の  シリアル通信(USB/TPポート) をクリックします。

通信方式選択 画面



- ④ 通信ポート選択画面が表示されます。
通信ポート一覧で、接続するコントローラーのCOM番号を選択し、  通信開始 をクリックします。

通信ポート選択 画面





注意

通信ポート一覧にCOM番号が表示されない場合、通信ができていない状態です。
通信できていない場合は、コントローラーに接続している通信ケーブルの挿入具合や断線して
いないかをご確認ください。

- ⑤ 通信確立画面の  をクリックします。


通信確立画面

通信確立
接続成功 1件 (情報不一致 0件) 接続失敗 0件


通信ポート名称	コントローラ番号	コントローラ名称	結果	メッセージ	通信対象
COM19	GW No.0	RCON-GW(Motion)		接続に成功しました。	

通信確立画面には④で選択した COM No.に接続しているコントローラもしくはドライバが表示されます。

通信対象のコントローラを選択できます。

 クリック

詳しい説明を見る場合は、[ここをクリックしてください。](#)



- ⑥ 警告画面の  はい をクリックします。


警告画面

警告

本アプリケーションからアクチュエータを操作することができます。
お手元にアクチュエータを即時停止させるための安全回路を用意されていますか？

※本アプリケーションによるアクチュエータの動作は、安全回路が用意されている場合のみ可能です。

 はい  いいえ

 クリック

- ⑦ MANU動作モード設定画面の選択をし、 OK をクリックします。

MANU動作モード設定画面

MANU動作モード設定

制御方法

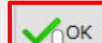
ティーチモード(アプリケーションから動かす)

モニターモード(外部機器から動かす)

セーフティ速度

有効(最高速度を制限する)

無効

 OK

詳しい説明を見る場合は、[ここをクリックしてください。](#)

⑦ 選択

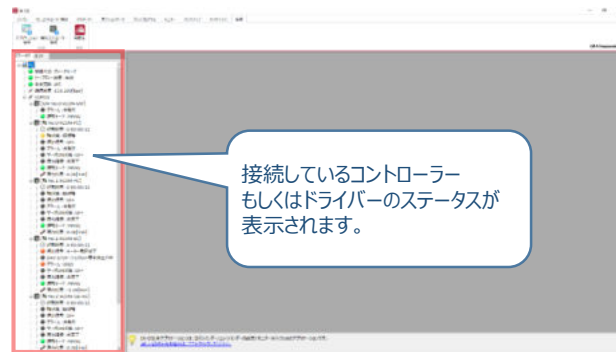
⑦ 選択

⑦ クリック

事例：
アクチュエータ制御方法
→「ティーチモード(アプリケーションから動かす)」
セーフティ速度は
→「有効(最高速度を制限する)」
をそれぞれ選択

- ⑧ IA-OS メイン画面 が開きます。

IA-OS メイン画面



補 足

RCON モーションゲートウェイユニットと IA-OSの初回接続・軸数設定について

ゲートウェイユニットと IA-OS 初回接続時、初回接続時確認画面が表示されます。
以下の通りに設定を行なうことでゲートウェイユニットに接続するドライバーの軸数設定ならびに、オプションユニットの接続台数設定を行います。

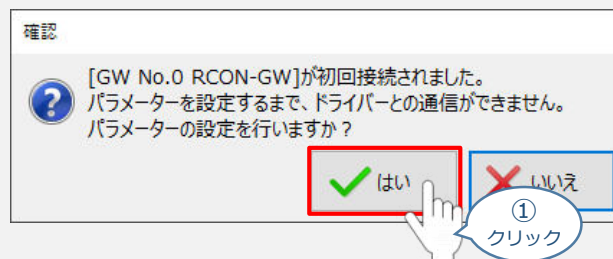



注意

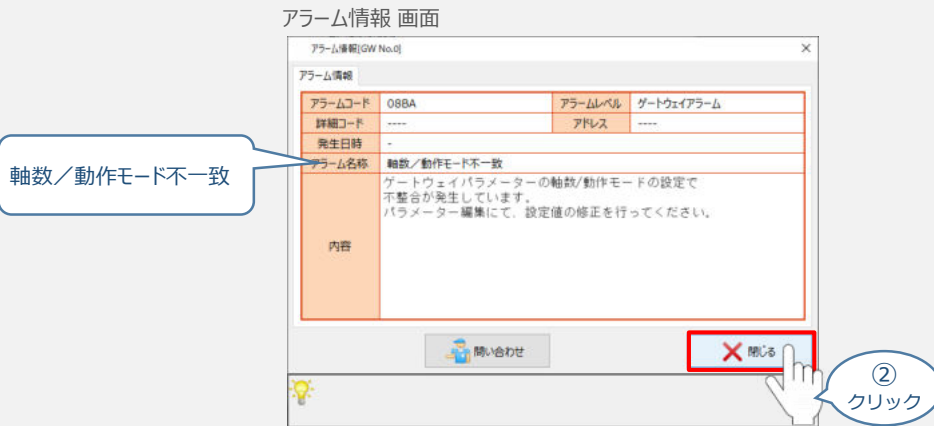
初回接続時には以下の設定を必ず実施してください。
ゲートウェイユニットにドライバーの軸数設定を行わないと、ドライバーユニットやエレシリンダーとの通信ができません。

- ① 初回接続時 確認画面が表示されたら はい をクリックします。

初回接続時 確認 画面



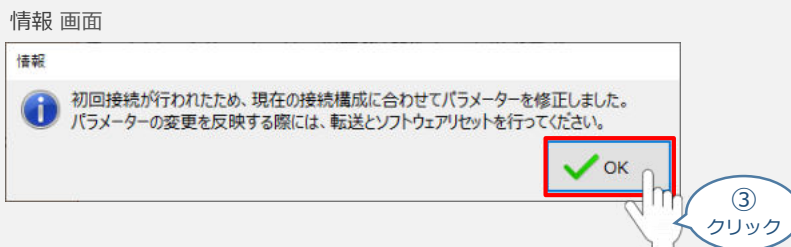
- ② アラーム情報 画面の  をクリックします。



注意

ゲートウェイユニットのアラーム "08BA : 軸数/動作モード不一致" は、ゲートウェイのパラメーターに設定されている軸数と、ゲートウェイに接続されている軸数が一致していない場合に発生します。このエラーは、ゲートウェイパラメーターの設定を行なうことで解消します。

- ③ 初回接続の 情報画面が表示されます。  をクリックします。



- ④ IA-OSメイン 画面にユーザーパラメーターの設定画面が表示されます。

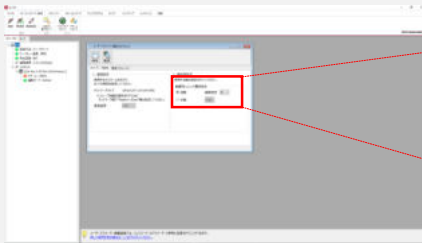


- ⑤ ユーザーパラメーター設定画面の 軸数設定に接続しているドライバーの軸数が自動入力されます。

Point !

軸数設定とあわせて、ドライバーの軸番号設定は自動で割付けられます。
軸番号設定は、必要に応じて変更することが可能です。

ユーザーパラメーター設定画面



軸番号/ユニット構成設定

 自動

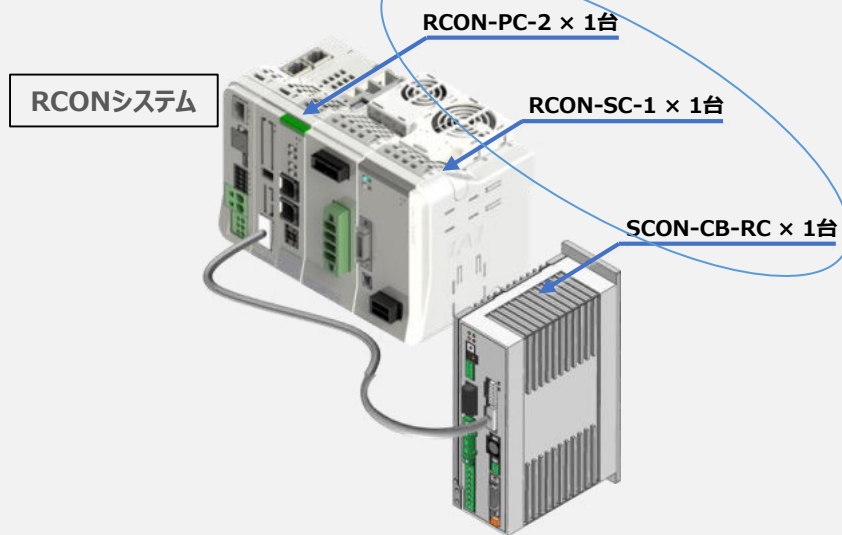
軸数設定 4

 手動

設定

⑤
自動入力

※ 事例では4軸分のドライバーを接続しています



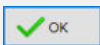
注意

パラメーターの転送は必ず行ってください。転送しない場合、その設定は反映されません。

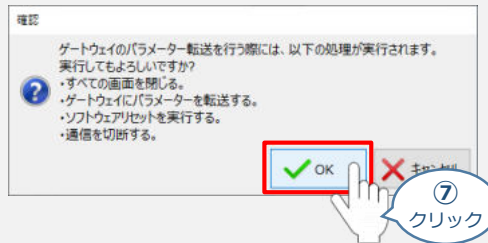
- ⑥ ユーザーパラメーター設定 画面の  をクリックします。

ユーザーパラメーター設定 画面



- ⑦ パラメーター転送時の処理内容確認画面の  をクリックします。

パラメーター転送時の処理内容 確認 画面



- ⑧ 転送完了後に、情報画面が表示されます。  をクリックします。

情報 画面



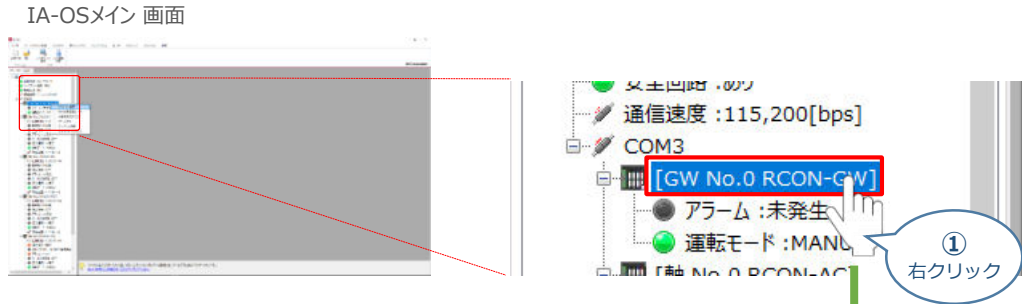
- ⑨ ソフトウェアリセット完了後に、情報画面が表示されます。  をクリックします。

情報 画面

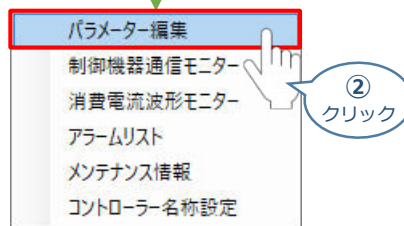


3 ゲートウェイパラメーター編集画面を開く

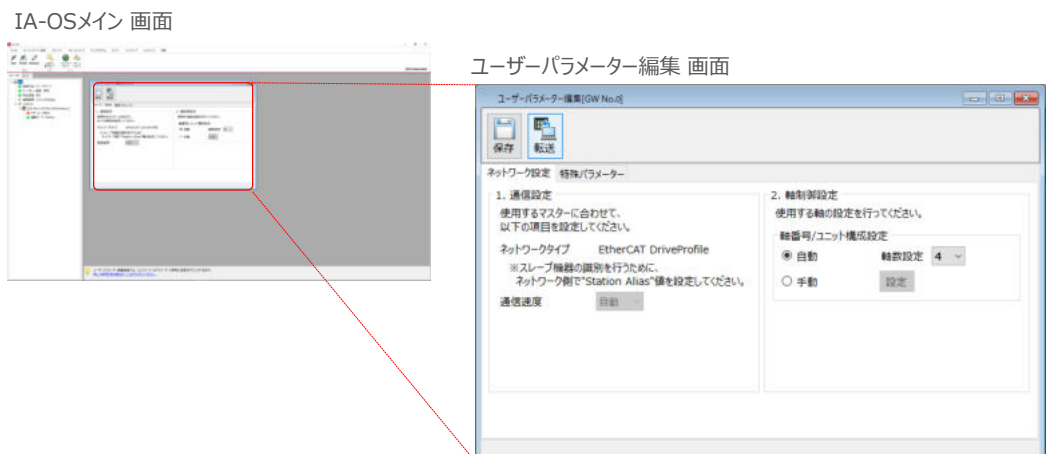
- ① IA-OSメイン画面 のステータス欄にある **[GW No.0 RCON-GW]** を右クリックします。



- ② **パラメーター編集** をクリックします。



- ③ IA-OSメイン画面内に ユーザーパラメーター編集 画面が表示されます。

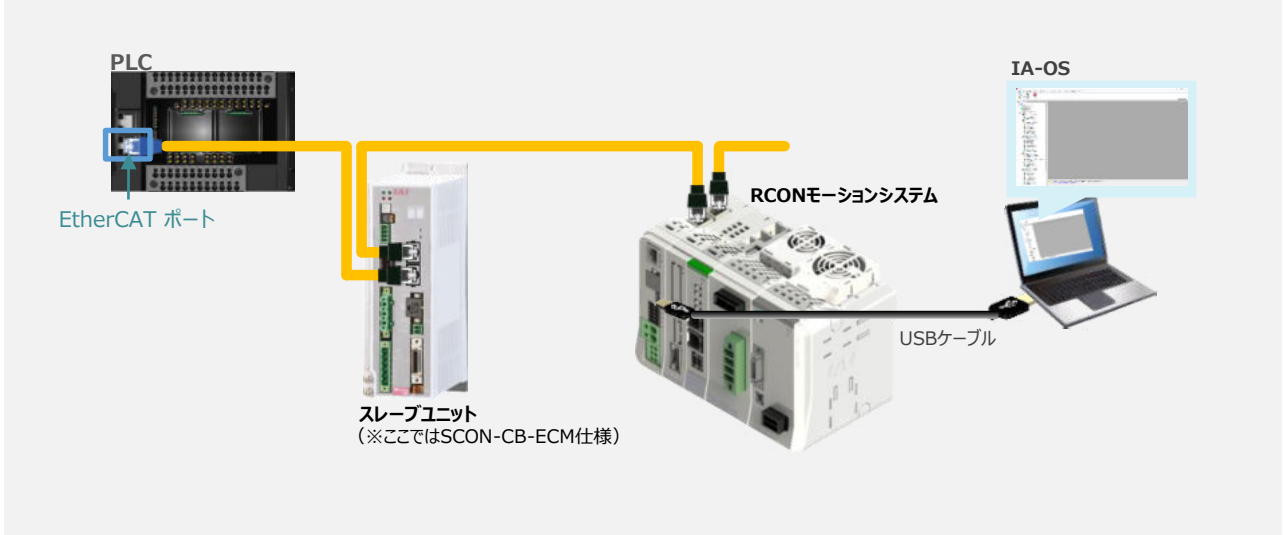


ゲートウェイパラメーターの設定

RCONモーションシステムのゲートウェイパラメーター設定について、下記接続例をもとに説明します。

接続例

PLC と RCONシステムの接続



※ RCONモーションゲートウェイユニットがEtherCATモーションの場合、“1.通信設定（マスターユニットとのネットワークに関する設定）”を行なう項目はありません。

“2. 軸制御設定（軸数設定の変更や、割付け順番）”を変更する場合は、ここで設定を行います。

ユーザーパラメーター編集 画面

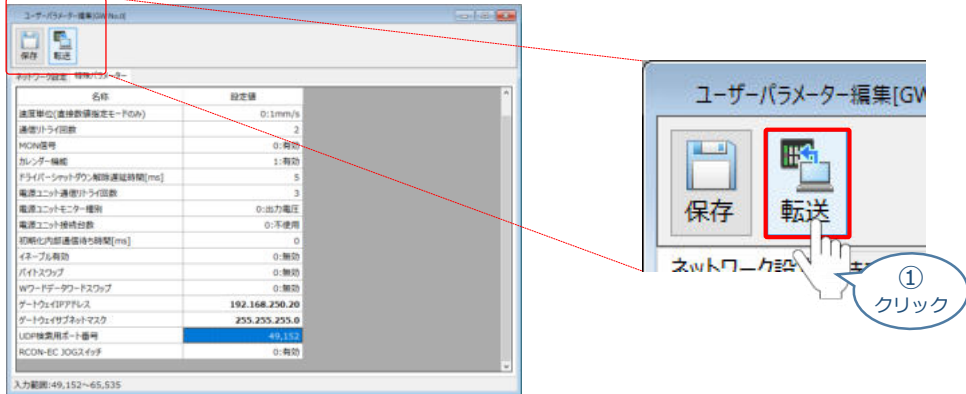



本事例では、[補足：RCON モーションゲートウェイユニットと IA-OSの初回接続・軸数設定について]にて説明をした設定内容のまま進みます。

パラメーターの変更を行なった場合は、以下の操作手順にならない、編集したパラメーターをコントローラーに転送します。

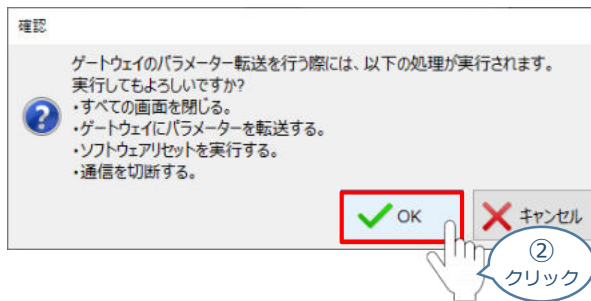
- ① ユーザーパラメーター編集画面の  をクリックします。

ユーザーパラメーター編集画面



- ② パラメーター転送時の処理内容確認画面の  をクリックします。

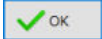
パラメーター転送時の処理内容確認画面



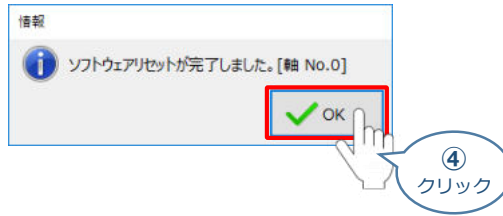
- ③ 転送完了後情報画面が表示されます。  をクリックします。

情報画面



- ④ ソフトウェアリセット完了後 情報 画面が表示されます。  をクリックします。

情報 画面



続いて、ドライバーユニットのパラメーター設定を行ないます。

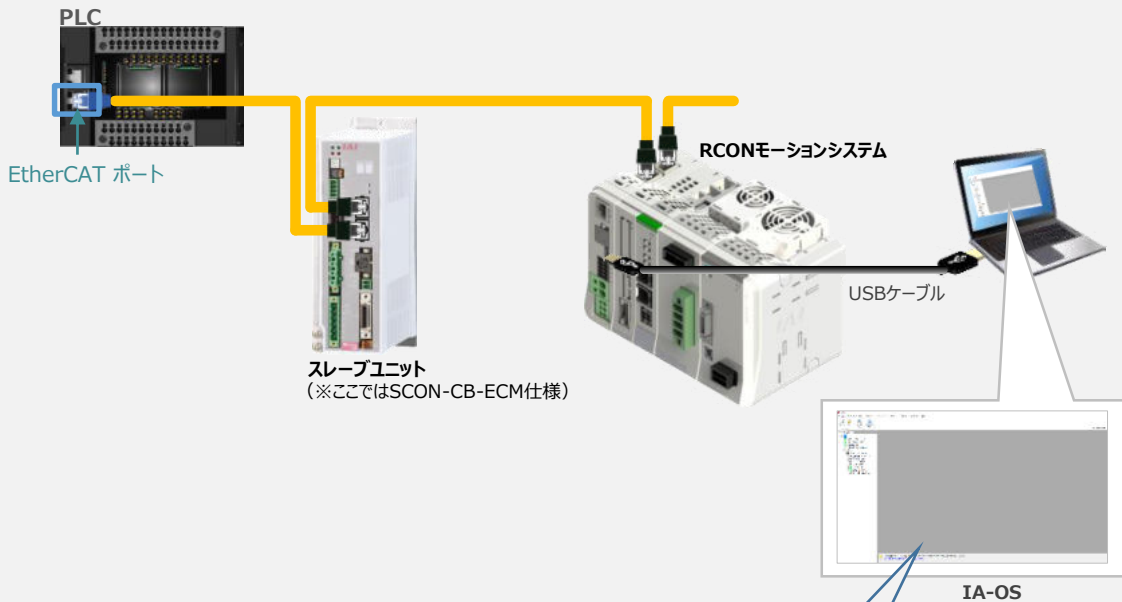
ドライバーユニットのパラメーター設定

機器からの指令に対し、要求通り動くための設定をします。

正常に運転を行なうためには、IA-OS を使用して、以下のパラメーターを設定する必要があります。

接続例

コントローラーとパソコン対応ソフトの接続



EtherCAT通信（モーション制御）するために必要なパラメーターの内容

パラメーターNo.	名称	入力範囲	備考
5	原点復帰方向	0～1	
62	パルスカウント方向	0～1	
65	電子ギア分子	—	設定不要
66	電子ギア分母	—	設定不要



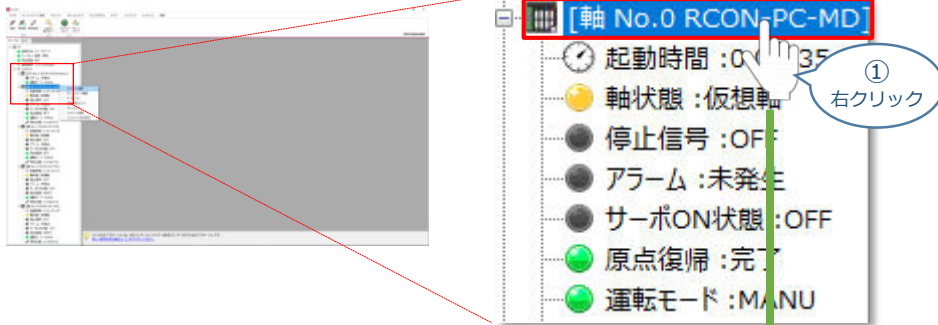
注意

- ユーザーパラメーター No.65 “電子ギア分子”、No.66 “電子ギア分母”について
 主要なEtherCAT マスターでは、電子ギア比をモーションコントローラー側で設定するため、
 本パラメーターは出荷時設定値のままお使いください。
 ※ 設定値を変更しても、EtherCAT マスターからの指令値に対して、ギア比の演算を
 行いません。

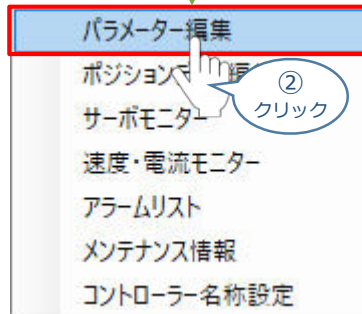
1 パラメーター編集画面を開く

- ① IA-OSメイン画面 のステータス欄にある **[軸 No.0 MPCON-A-MD]** を右クリックします。

IA-OS メイン画面



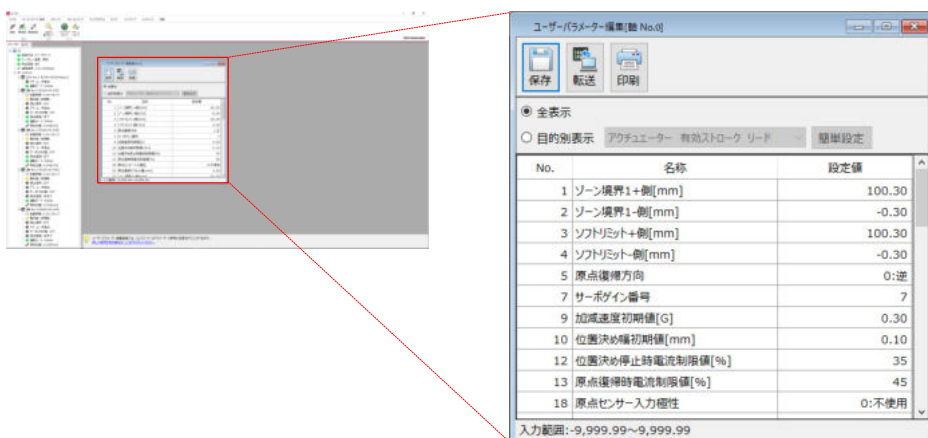
- ② **パラメーター編集** をクリックします。



- ③ IA-OSメイン画面内に ユーザーパラメーター編集 画面が表示されます。

IA-OS メイン画面

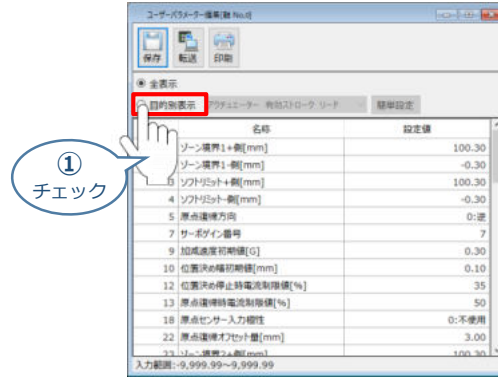
ユーザーパラメーター編集 画面



2 原点復帰方向とパルスカウント方向の確認

- ① ユーザーパラメーター編集画面の **目的別表示** にチェックを入れます。

ユーザーパラメーター編集画面



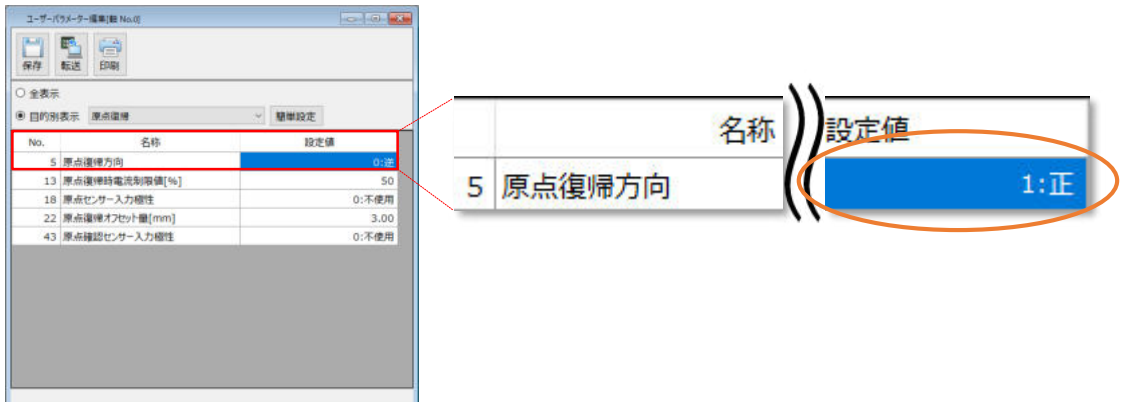
- ② **目的別表示** の右側のプルダウンリストから、**原点復帰** を選択します。

ユーザーパラメーター編集画面



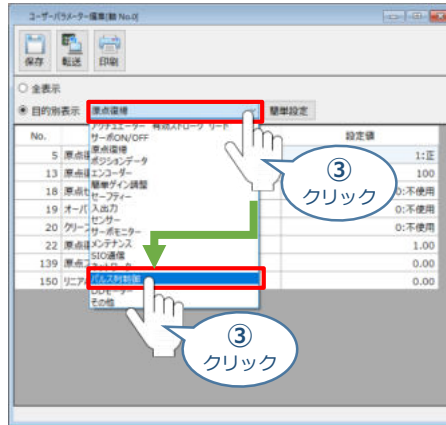
- ③ パラメーターNo.5 原点復帰方向 の設定内容を確認します。

ユーザーパラメーター編集画面



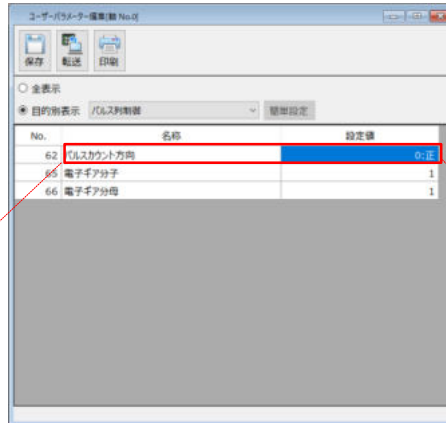
- ④  目的別表示 の右側の欄をクリックし、**パルス列制御** を選択します。

ユーザーパラメーター編集 画面



- ⑤ ティーチングツールでパラメーターNo.62 パルスカウント方向の設定値が、パラメーターNo.5 原点復帰方向で設定している方向と同じであることを確認します。

ユーザーパラメーター編集 画面



名称	設定値
パルスカウント方向	0:正
電子ギア分子	1



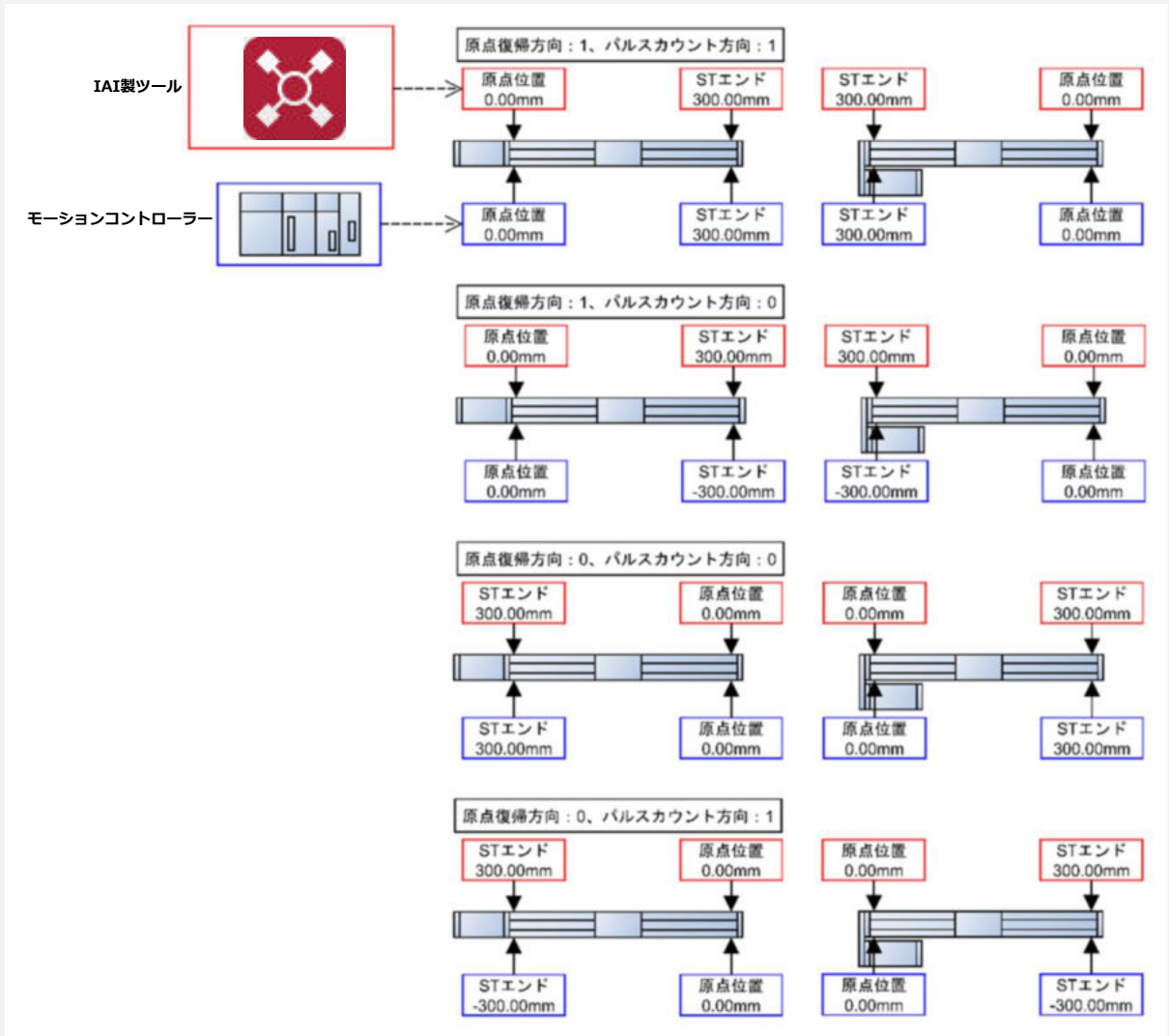
注意

原点復帰方向 を変更する場合には、パルスカウント方向も同じ値に変更してください。
パラメーターが各々異なる方向に設定されている場合、EtherCAT マスターからの指令座標系と
機械座標系の符号が反転します。

補 足

原点復帰方向とパルスカウント方向の関係

原点復帰方向とパルスカウント方向の関係は、次のようになります。



注意


パラメーターNo.5 原点復帰方向と、パラメーターNo.62 パルスカウント方向は、同じ方向に設定してください。

出荷時の設定は、原点復帰方向と同じ方向に設定されています。原点復帰方向を変更した場合には、原点復帰方向に合わせて本パラメーターも変更が必要になります。

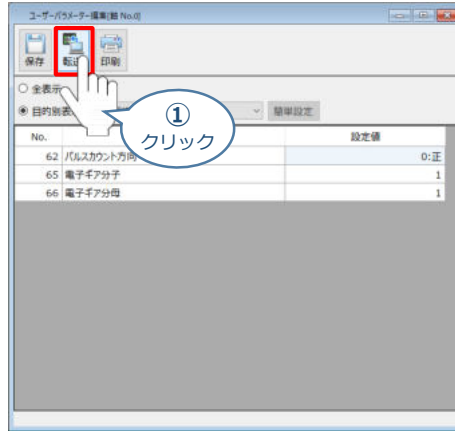
原点復帰方向と異なる方向に設定した場合には、EtherCAT マスターからの指令座標系と機械座標系の符号が反転します。

3 パラメーターの転送

パラメーターの変更を行なう場合は、以下の操作手順にならない、編集したパラメーターをコントローラーに転送します。

- ① ユーザーパラメーター編集 画面の  をクリックします。

ユーザーパラメーター編集 画面



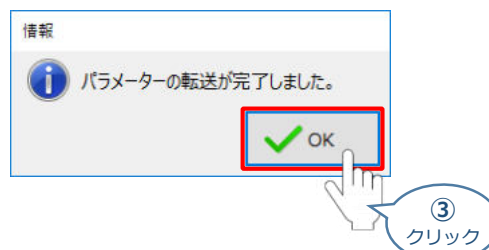
- ② パラメーター転送確認 画面が表示されますので、  をクリックします。


パラメーター転送確認 画面



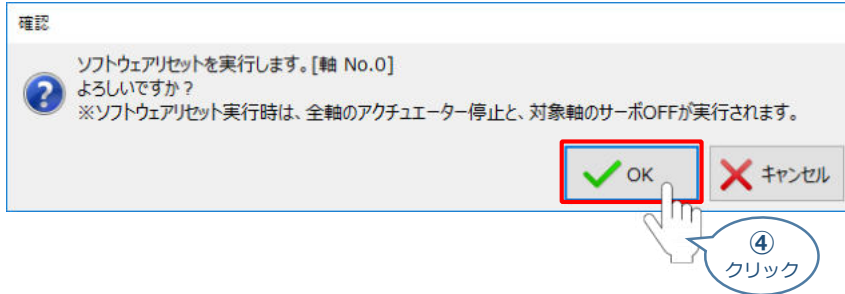
- ③ 転送完了後情報 画面が表示されますので、  をクリックします。


情報 画面



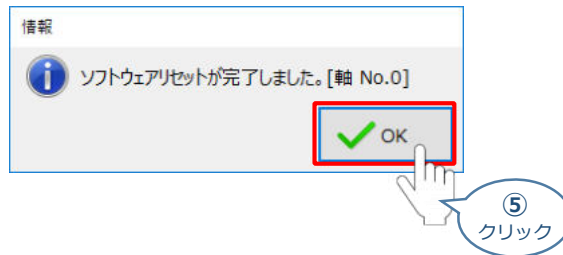
- ④ ソフトウェアリセット実行確認の画面が表示されます。  をクリックします。

ソフトウェアリセット実行確認 画面



- ⑤ ソフトウェアリセット完了後、情報 画面が表示されますので、  をクリックします。

情報 画面

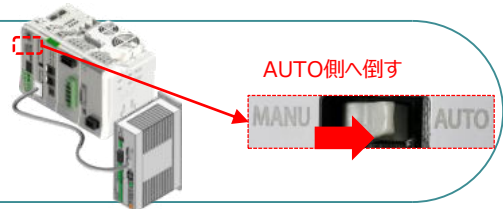


以上で、コントローラーの設定は完了です。



注意

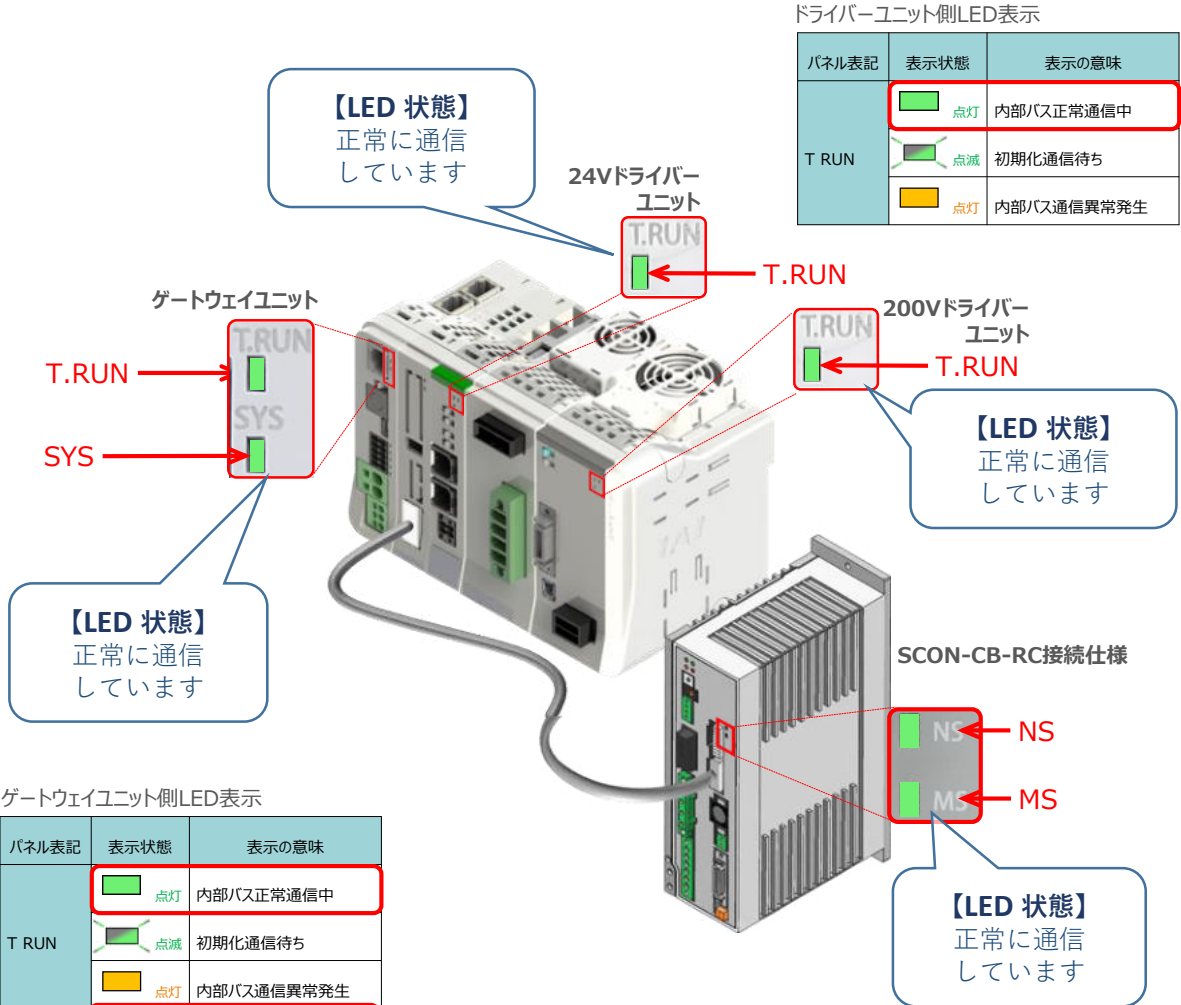
以降の調整については、PLCから動作させる場合は、コントローラー前面の動作モード設定スイッチ切替をAUTO側に戻してください。MANU側のままの場合、PLCからのアクチュエーター運転はできません。



RCONシステム 各ユニット間の通信状態確認

1 RCONシステム内の通信状態確認

RCONシステムのゲートウェイユニットならびに各ドライバーユニット前面にある LED (T.RUN と SYS) の状態を見て、正常通信状態であるか確認します。



ドライバーユニット側LED表示

パネル表記	表示状態	表示の意味
T.RUN	点灯	内部バス正常通信中
	点滅	初期化通信待ち
	点灯	内部バス通信異常発生

ゲートウェイユニット側LED表示

パネル表記	表示状態	表示の意味
T.RUN	点灯	内部バス正常通信中
	点滅	初期化通信待ち
	点灯	内部バス通信異常発生
SYS	点灯	正常運転中
	点灯	ゲートウェアラーム発生中

SCON側フィールドバスLED表示

パネル表記	表示状態	表示の意味
NS	点灯	内部バス正常通信中
	点滅	初期化通信待ち
	点灯	内部バス通信異常発生
MS	点灯	正常運転中
	点灯	ゲートウェアラーム発生中

- ② 当社ホームページのサイドメニューにある **お役立ち情報** をクリックします。

ホームページ



- ③ お役立ち情報 ページにある、**フィールドネットワーク設定用ファイル** をクリックします。

お役立ち情報 ページ



- ④ フィールドネットワーク設定用ファイル ページをスクロールし、「EtherCATモーション」の設定用ファイルを探します。

フィールドネットワーク設定用ファイル ページ



MSEP-LC		
MSEP-C		
MSCON		
ERC3ゲートウェイ	ESI_IAI_Gateway_ECT_V_1_08_Rev_0.xml	ESI_IAI_Gateway_ECT_V_1_08_Rev_0.zip
MCON-C		
RC6GW		
RCON		
REC-GW		
RCON	ESI_IAI_RCON_ECM_V_2_12_Rev_0.xml	ESI_IAI_RCON_ECM_V_2_12_Rev_0.zip
MCON-C		
ゲートウェイファーム V0007以前	ESI_IAI_MCON_ECM_V_2_01_Rev_0.xml	ESI_IAI_MCON_ECM_V_2_01_Rev_0.zip
MCON-C		
ゲートウェイファーム V0008以降	ESI_IAI_MCON_ECM_V_2_12_Rev_0.xml	ESI_IAI_MCON_ECM_V_2_12_Rev_0.zip
SCON-CB	ESI_IAI_SCON_ECM_V_2_12_Rev_0.xml	ESI_IAI_SCON_ECM_V_2_12_Rev_0.zip

- ⑤ 該当する ESIファイル（ ESI_IAI_RCON_ECM_V_2_12_Rev_0.zip ）を右クリックします。

フィールドネットワーク設定用ファイル
PLC用ファンクションブロック EtherCATモーション部画面

RCON	ESI_IAI_RCON_ECM_V_2_12_Rev_0.xml	ESI_IAI_RCON_ECM_V_2_12_Rev_0.zip
MCON-C ゲートウェイファーム V0007以前	ESI_IAI_MCON_ECM_V_2_01_Rev_0.xml	ESI_IAI_MCON_ECM_V_2_01_Rev_0.zip
MCON-C ゲートウェイファーム V0008以降	ESI_IAI_MCON_ECM_V_2_12_Rev_0.xml	ESI_IAI_MCON_ECM_V_2_12_Rev_0.zip

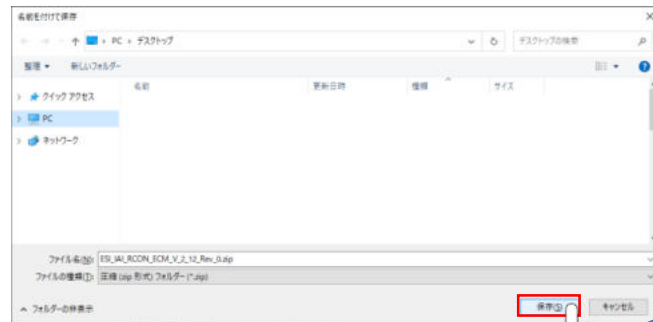
⑤
右クリック

- ⑥ 対象をファイルに保存 をクリックします。



- ⑦ 保存先を確認してきますので、分かりやすい場所（ここでは、パソコンのデスクトップ）へ保存します。保存先を決めたら、**保存(S)** をクリックします。

名前をつけて保存画面



※ ファイルの保存先は任意です。

- ⑧ デスクトップ上に ZIP ファイルがダウンロードされます。ZIPファイルを解凍し、フォルダー内の ESIデータをデスクトップにコピーします。

ESIファイル アイコン



← 左のようなアイコンが出現します。

2 Sysmac Studioの起動と モーションコントローラーの通信接続

オムロン株式会社製プログラミングソフトウェア Sysmac Studioを立ち上げ、EtherCATマスターユニットと接続します。



Sysmac Studio のインストール手順等については、オムロン株式会社
オートメーションソフトウェア Sysmac Studio Version 1 オペレーションマニュアル
[第2章 インストールとアンインストール] を参照してください。

- ①  Sysmac Studioのアイコンをダブルクリックし、ソフトを起動します。



Sysmac Studio 起動




Sysmac Studio 初期画面



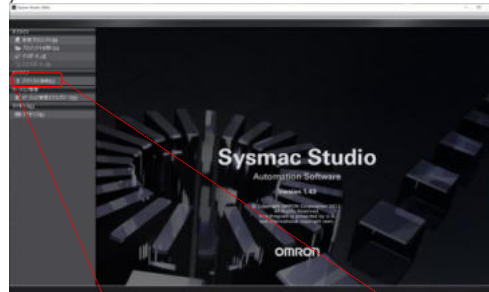
Point!



起動時に、アクセス権確認用のダイアログが表示される場合、起動する選択を行ってください。

- ② Sysmac Studio が起動しますので、 デバイスに接続(C) をクリックします。

Sysmac Studio 初期画面



⚡ デバイスに接続(C)



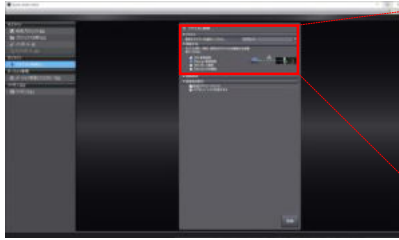
②
クリック



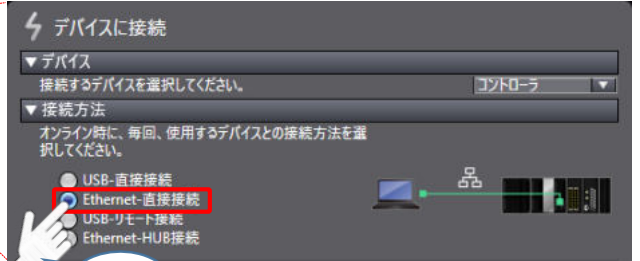
PLCとUSB 通信を行なうには、USB ドライバのインストールが必要になります。
USBドライバーのインストールについては、オムロン株式会社 オートメーションソフトウェア Sysmac
Studio Version 1 オペレーションマニュアル [付録 A-1 USB ケーブルで直接接続する場合のド
ライバのインストール方法] を参照してください。

- ③ デバイスに接続 画面が表示されますので、接続方法の **Ethernet-直接接続** を選択します。

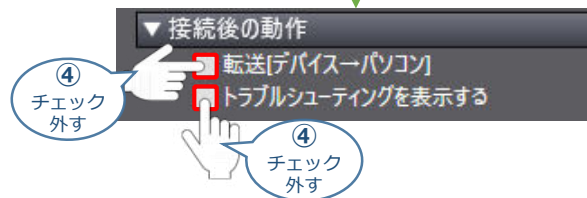
Sysmac Studio 初期画面



デバイスに接続 画面

③
選択

- ④ “接続後の動作”内の、以下2箇所のチェックを外します。

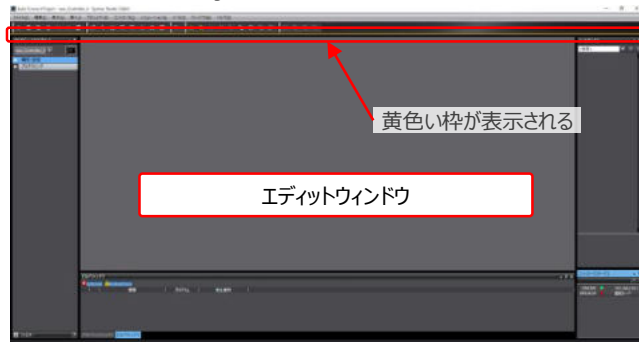


- ⑤ **接続** をクリックします。



- ⑥ Auto Connect Project 画面が、オンライン状態で表示されます。オンライン状態の場合、エディットウィンドウの上段に、黄色い枠が表示されます。

Auto Connect Project 画面



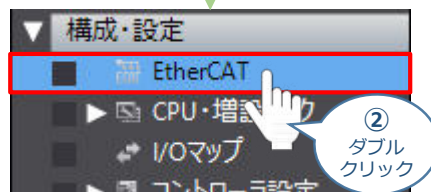
3 ESIファイルの登録

- ① Auto Connect Project 画面左のマルチビューエクスプローラ内 ▶ **構成・設定** をクリックします。

Auto Connect Project 画面

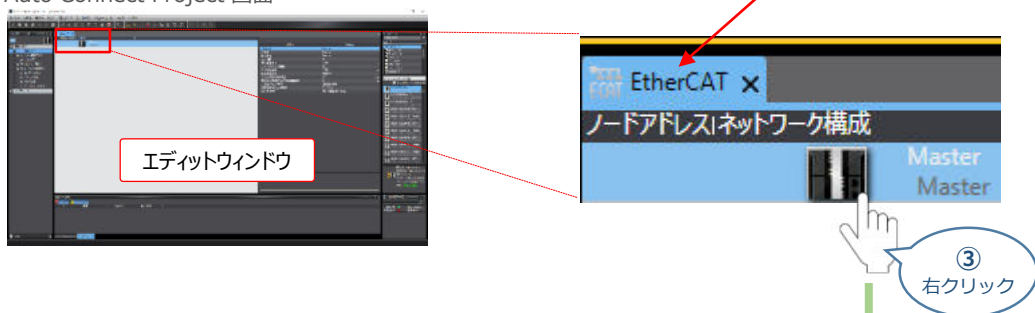


- ② **EtherCAT** をダブルクリックします。

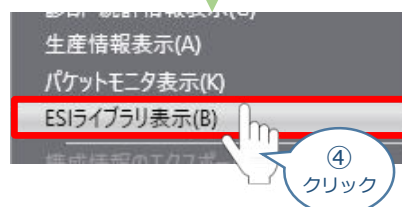


- ③ エディットウィンドウに、**EtherCAT x** タブが表示されます。 **Master Master** を右クリックします。

Auto Connect Project 画面

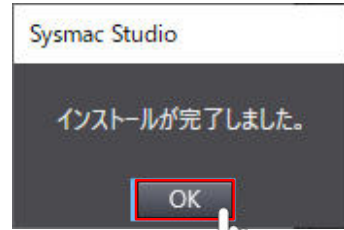


- ④ **ESIライブラリ表示(B)** を選択します。



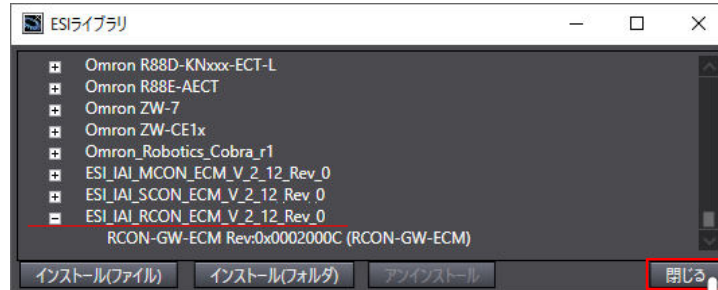
- ⑧ インストールが完了すると、上図のウィンドウが表示されるので、**OK** をクリックします。

確認 画面



- ⑨ **閉じる** をクリックします

ESIライブラリ 画面



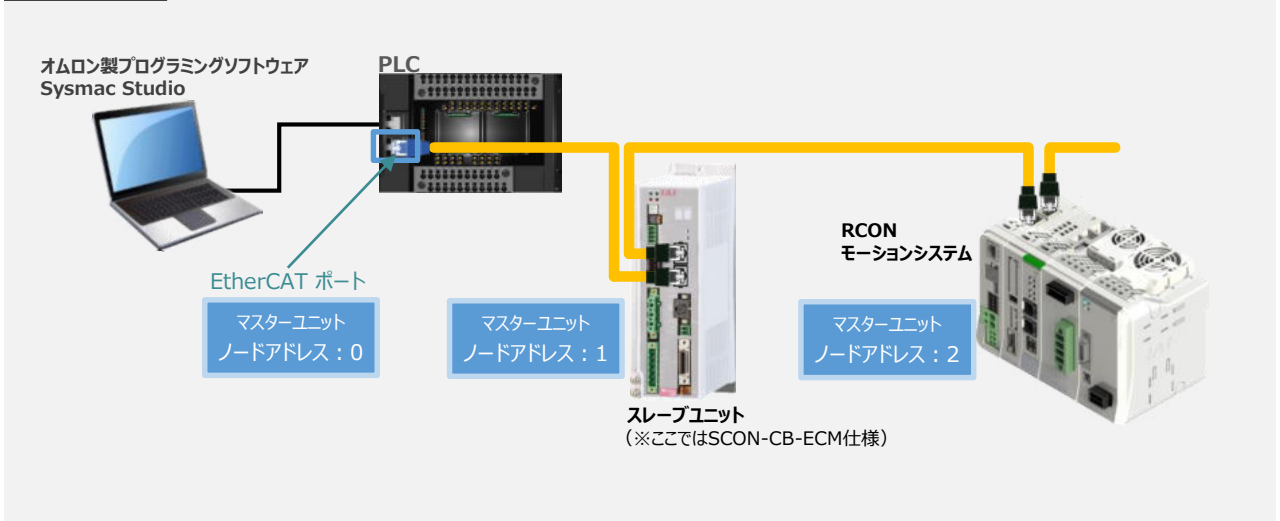
注意

正しいファイル名の ESIファイルであるにもかかわらず、インストールできない場合は、ファイルが壊れている可能性がありますので、当社までお問い合わせください。

ネットワーク構成の設定

例) オムロン社製PLC (NX1P2) のEtherCATポートとRCON、SCONを接続する設定を行います。

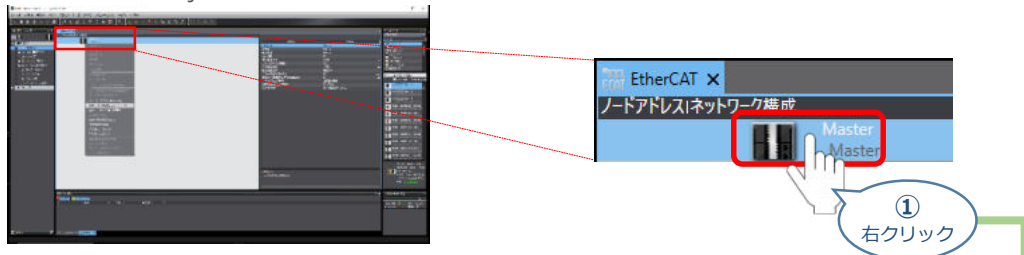
設定の流れ オフライン状態での モーションコントローラ 設定



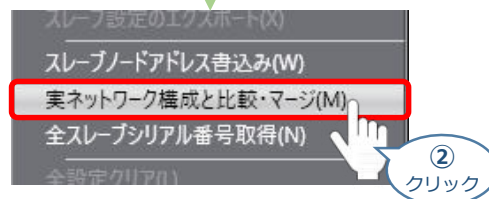
1 EtherCAT ネットワーク構成の設定

- ① Auto Connect Project 画面上の **EtherCAT ×** タブにある **Master Master** を右クリックします。

Auto Connect Project 画面



- ② **実ネットワーク構成と比較・マージ(M)** をクリックします。



- ③ 情報取得実行中の画面が表示されます。

情報取得 画面



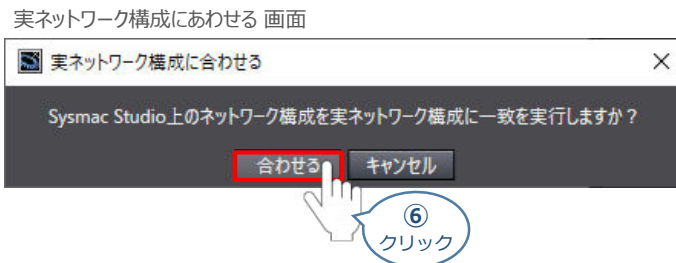
- ④ 実ネットワーク構成と比較・マージ 画面が表示されます。
事例では、下図のようにノードアドレス実ネットワーク構成部分へ RCONの ノードアドレスおよびコントローラ情報が表示されます。



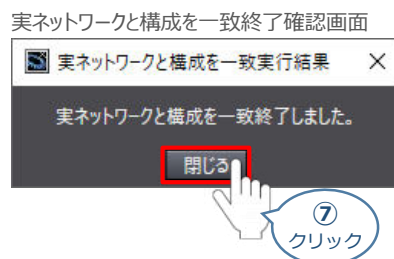
- ⑤ ◀ 実ネットワーク構成に合わせる(A) をクリックします。



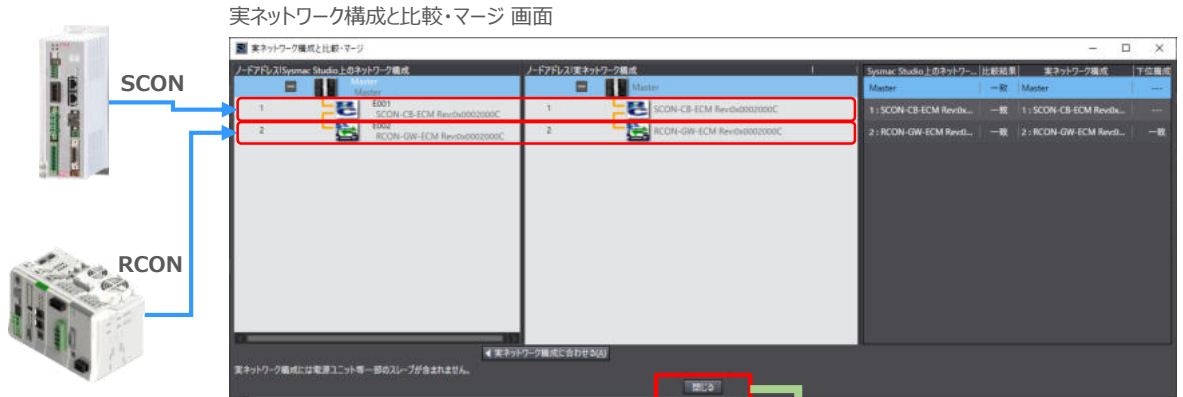
- ⑥ 実ネットワーク構成にあわせる 画面が表示されますので、内容を確認し、**合わせる** をクリックします。



- ⑦ 実ネットワークと構成を一致終了確認画面が表示されますので、**閉じる** をクリックします。



- ⑧ 実ネットワーク構成と比較・マージ 画面に、RCONのノードアドレスとコントローラ情報が追加されます。

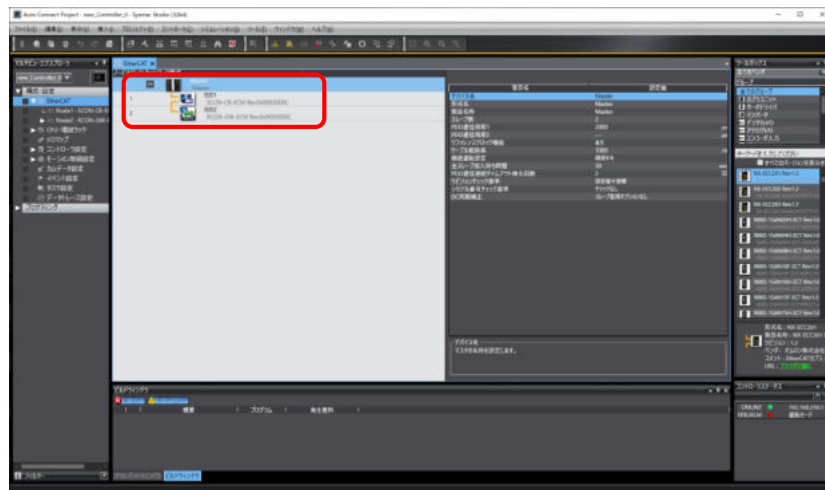


- ⑨ 追加を確認後、**閉じる** をクリックします。



- ⑩ Auto Connect Project 画面の **EtherCAT** タブに RCONのノードアドレスとコントローラ情報が追加されます。

Auto Connect Project 画面



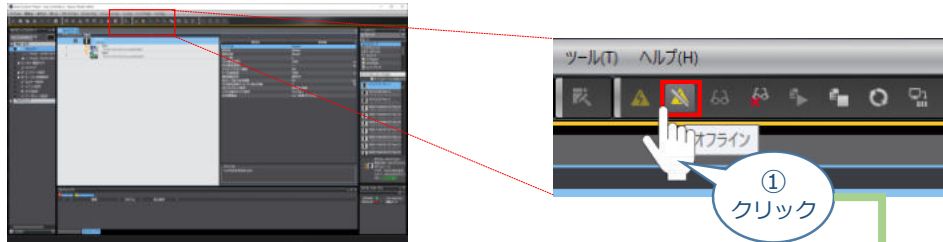
PDO(Process Data Object)マッピングの設定

モーション制御を行なうための、プロセスデータオブジェクト（PDO）の設定を行います。
 (NJ/NXシリーズのコントローラでは、MC機能モジュールを利用した、モーション制御が可能です。)

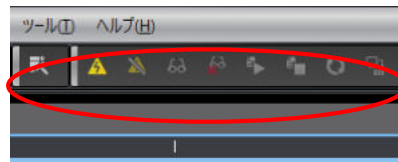
1 オフラインモードへの移行

- ① PLCとコントローラの通信をオフライン状態にします。メイン画面上部の  をクリックします。

MC-Configuration 画面



- ② アイコン下の黄色いラインが消えればオフライン状態と確認できます。

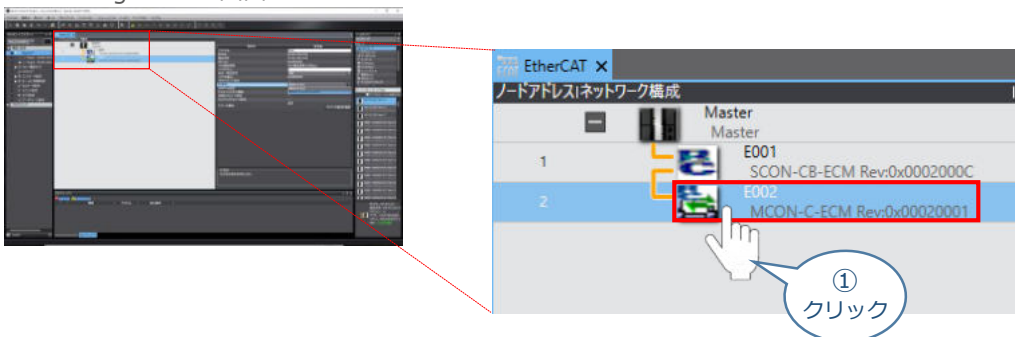


2 同期モード設定

- ① ノードアドレス|ネットワーク構成から、

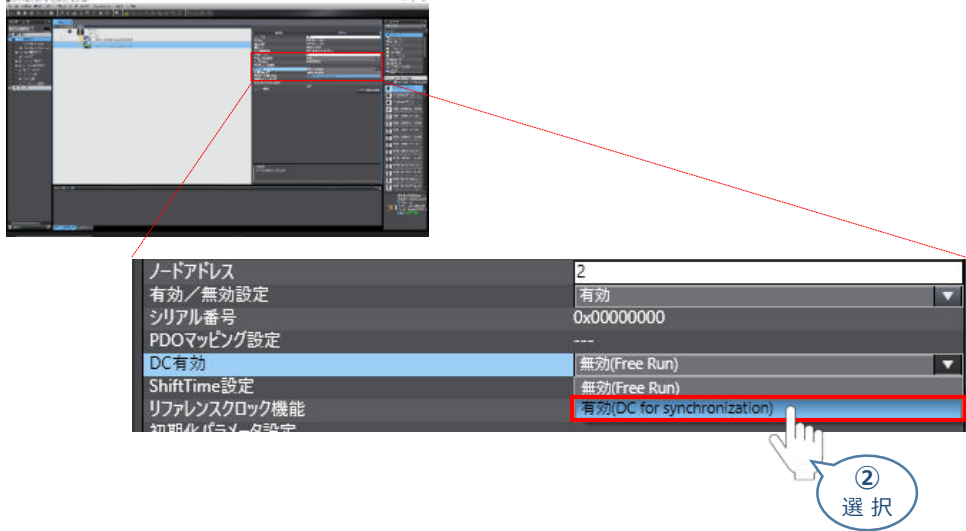


MC-Configuration 画面



- ② DC有効欄の設定をします。プルダウンリストから **有効(DC for synchronization)** を選択します。

MC-Configuration 画面

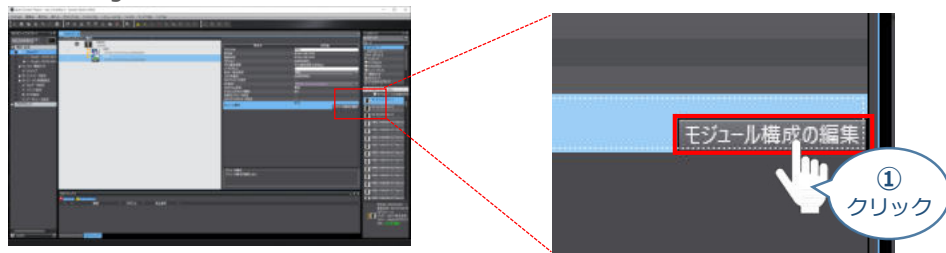


3 PDOマッピングの設定

※ 本説明では、PDOマッピングリストのデフォルト設定を使用します。

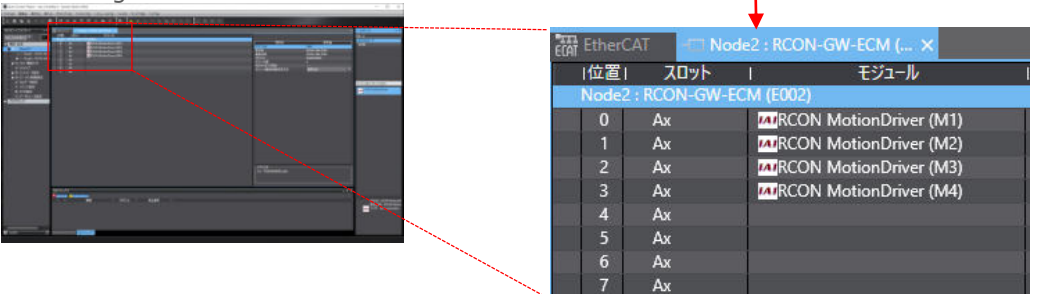
- ① PDOマッピング設定 欄の **モジュール構成の編集** をクリックします。

MC-Configuration 画面



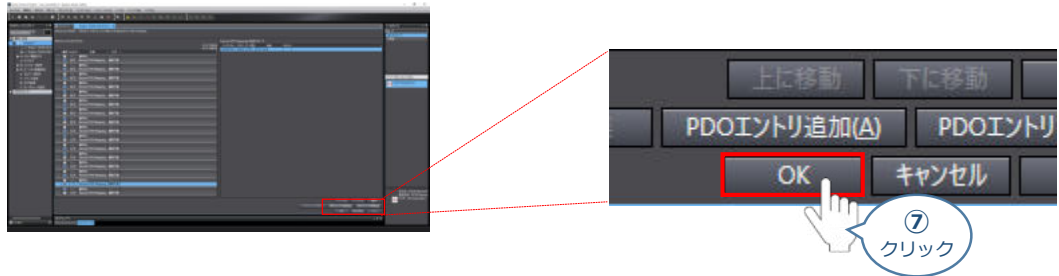
- ② エディットウィンドウに **Node2 : RCON-GW-ECM (... X)** タグが表示されます。

MC-Configuration 画面



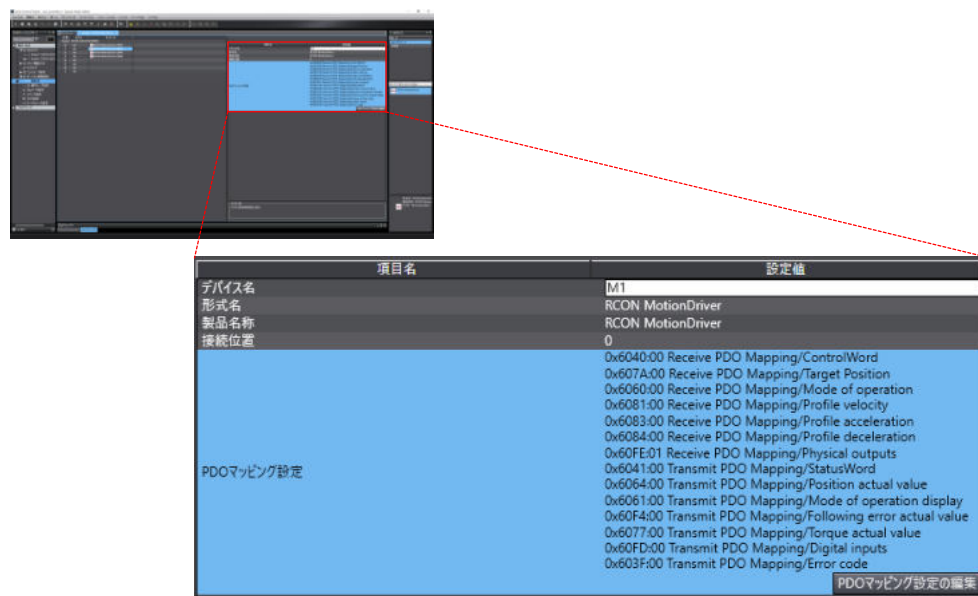
- ⑦ 確認ができたら、**OK** をクリックします。

MC-Configuration 画面

**Point!**

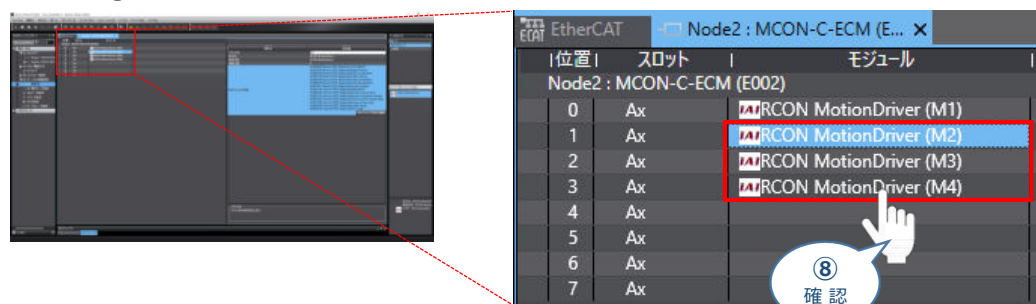
確認したPDOの設定は、EtherCATスレーブ（当社 コントローラー）を選択した時の
[PDOマッピング設定] に表示されます。

MC-Configuration 画面



- ⑧ ②～⑦ の手順にならない、**RCON MotionDriver (M2)**、**RCON MotionDriver (M3)**、**RCON MotionDriver (M4)** の確認を行います。

MC-Configuration 画面




モーション制御設定

- ※ ここでは、**RCON MotionDriver (M1)** の設定を例に説明します。
RCONモーションシステムに実装されている他の軸についても、同様の手順で設定をしてください。

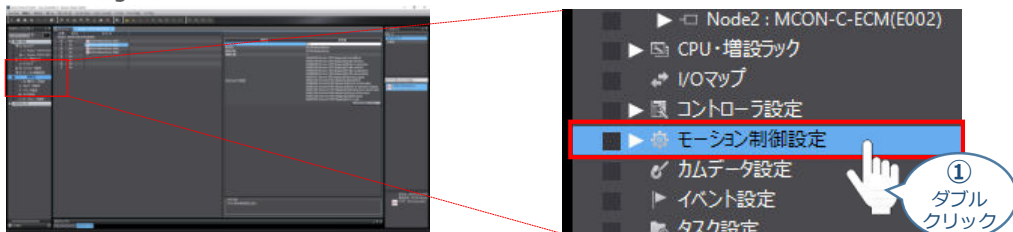
1 軸基本設定画面を開く



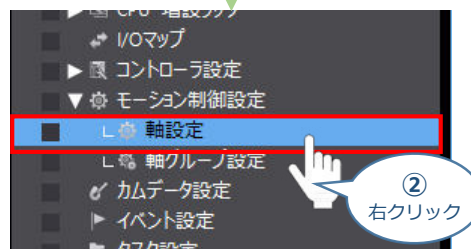
設定前に、オフライン状態であることを確認してください。
( アイコンをクリックして、オフライン状態に遷移)

- ① マルチビューエクスプローラーの **モーション制御設定** をダブルクリックします。

MC-Configuration 画面



- ② **軸設定** を右クリックします。



- ③ **追加** をクリックし、**モーション制御軸(M)** を選択します。



- ④ **MC_Axis000 (0,MC1)** を右クリックし、**編集(E)** を選択します。

MC-Configuration 画面



- ⑤ **MC_Axis000 (0,MC1) ×** タブが表示されます。**基本軸設定** をクリックします。

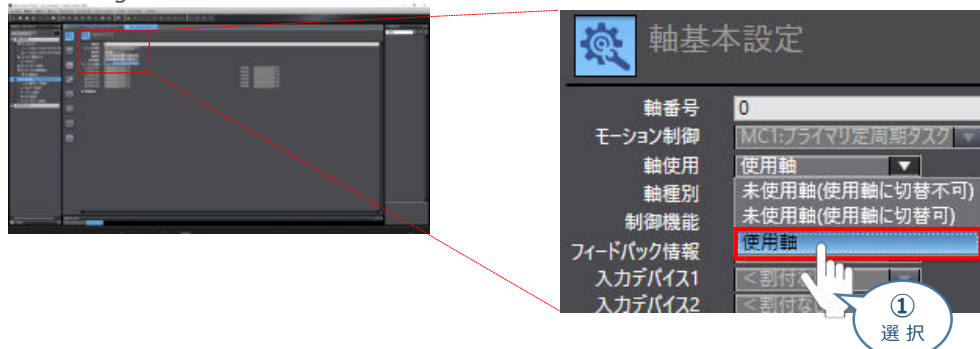
MC-Configuration 画面



2 軸基本設定

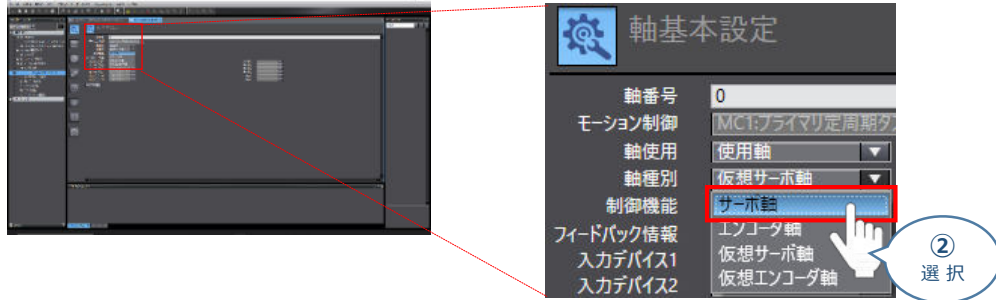
- ① 軸基本設定の 軸使用欄のプルダウンリストから **使用軸** を選択します。

MC-Configuration 画面



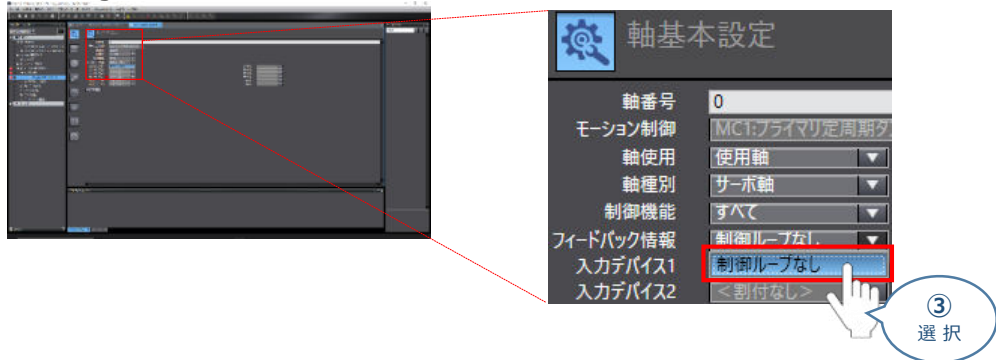
- ② 軸基本設定の 軸種別欄のプルダウンリストから **サーボ軸** を選択します。

MC-Configuration 画面



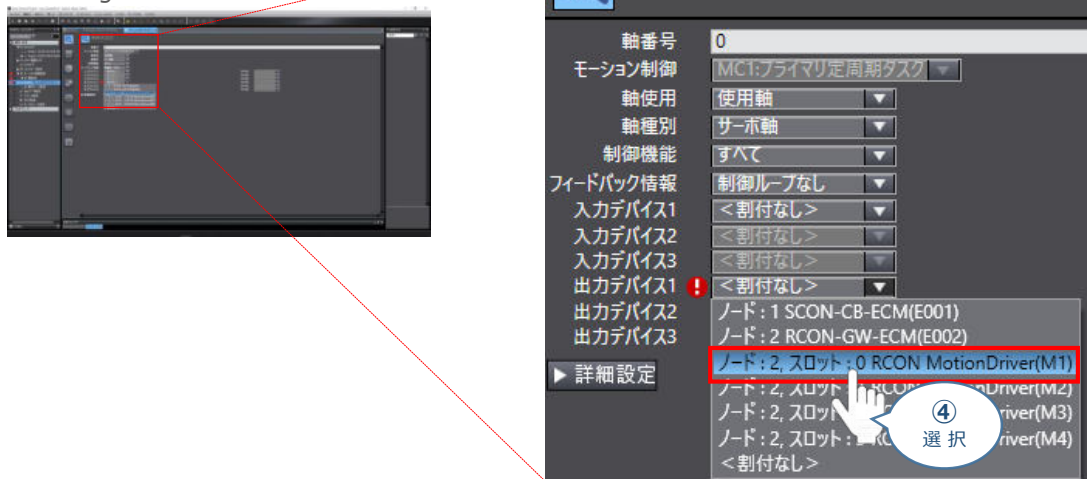
- ③ 軸基本設定の フィードバック情報欄のプルダウンリストから **制御ループなし** を選択します。

MC-Configuration 画面



- ④ 軸基本設定の 出力デバイス1欄のプルダウンリストから、設定するコントローラーを選択します。
※ 事例では、**ノード: 2, スロット: 0 RCON MotionDriver(M1)** を選びます。

MC-Configuration 画面

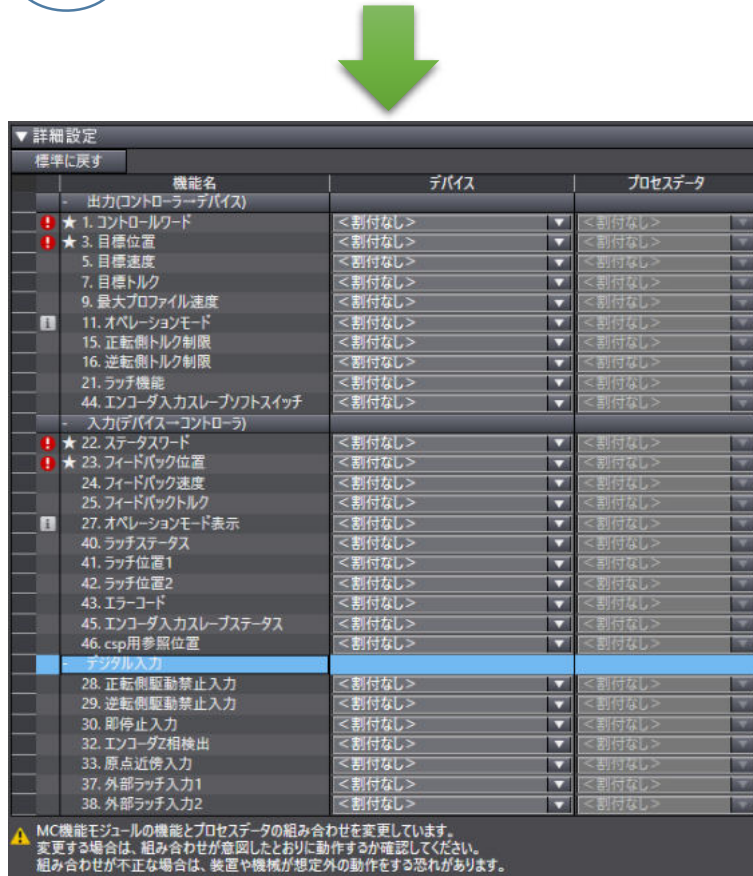
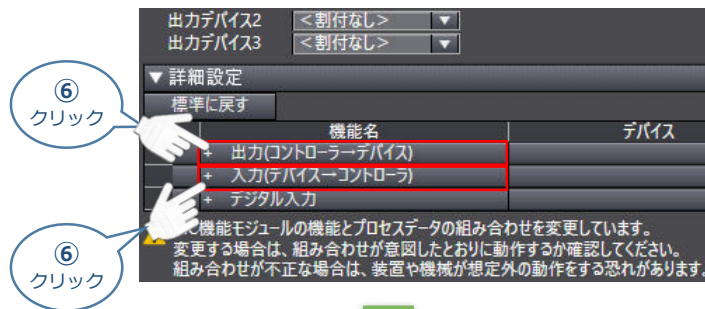


- ⑤ ▶ **詳細設定** をクリックします。

MC-Configuration 画面



- ⑥ 詳細設定の内容が表示されます。
 + **出力(コントローラデバイス)** と + **入力(デバイス→コントローラ)** をクリックします。



- ⑦ 割付けるオブジェクトを各欄（デバイス、プロセスデータ）のプルダウンリストから選択します。事例では、次のように割付けを行います。

● デバイス

ノード : 2, スロット : 0 MCON MotionDriver (M1)

● プロセスデータ

出力（コントローラー ← デバイス）

- 1. コントロールワード: 6040h (Controlword)
- 3. 目標位置: 607Ah (Target Position)
- 11. オペレーションモード: 6060h (Mode of operation)

入力（デバイス ← コントローラー）


- 22. ステータスワード: 6041h (Statusword)
- 23. フィードバック位置: 6064h (Position actual value)
- 27. オペレーションモード表示: 6061h (Mode of operation display)
- 43. エラーコード: 603Fh (Error code)

▼ 詳細設定

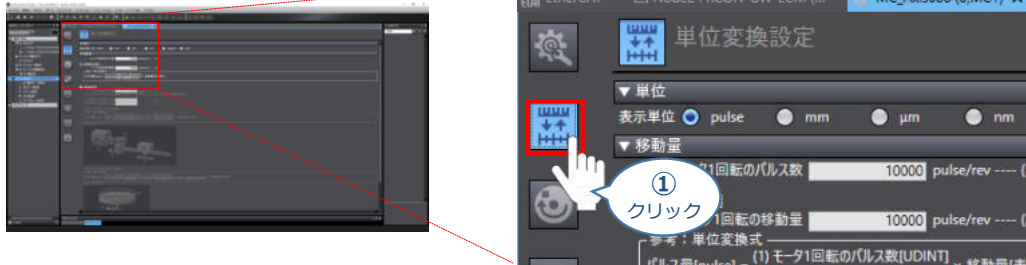
機能名	デバイス	プロセスデータ
出力(コントローラー←デバイス)		
★ 1. コントロールワード	ノード:2, スロット:0 RCON MotionDriver(M1)	6040h-00.0(Receive PDO Mapping_ControlWord_6040_00)
★ 3. 目標位置	ノード:2, スロット:0 RCON MotionDriver(M1)	607Ah-00.0(Receive PDO Mapping_Target Position_607A_00)
5. 目標速度	<割付なし>	<割付なし>
7. 目標トルク	<割付なし>	<割付なし>
9. 最大プロファイル速度	<割付なし>	<割付なし>
11. オペレーションモード	ノード:2, スロット:0 RCON MotionDriver(M1)	6060h-00.0(Receive PDO Mapping_Mode of operation_6060_00)
15. 正転側トルク制限	<割付なし>	<割付なし>
16. 逆転側トルク制限	<割付なし>	<割付なし>
21. ラッチ機能	<割付なし>	<割付なし>
44. エンコーダ入カスレプソフトスイッチ	<割付なし>	<割付なし>
入力(デバイス←コントローラー)		
★ 22. ステータスワード	ノード:2, スロット:0 RCON MotionDriver(M1)	6041h-00.0(Transmit PDO Mapping_StatusWord_6041_00)
★ 23. フィードバック位置	ノード:2, スロット:0 RCON MotionDriver(M1)	6064h-00.0(Transmit PDO Mapping_Position actual value_6064_00)
24. フィードバック速度	<割付なし>	<割付なし>
25. フィードバックトルク	<割付なし>	<割付なし>
27. オペレーションモード表示	ノード:2, スロット:0 RCON MotionDriver(M1)	6061h-00.0(Transmit PDO Mapping_Mode of operation display_6061_00)
40. ラッチステータス	<割付なし>	<割付なし>
41. ラッチ位置1	<割付なし>	<割付なし>
42. ラッチ位置2	<割付なし>	<割付なし>
43. エラーコード	ノード:2, スロット:0 RCON MotionDriver(M1)	603Fh-00.0(Transmit PDO Mapping_Error code_603F_00)
45. エンコーダ入カスレプステータス	<割付なし>	<割付なし>
46. csp用参照位置	<割付なし>	<割付なし>
デジタル入力		
28. 正転側駆動禁止入力	<割付なし>	<割付なし>
29. 逆転側駆動禁止入力	<割付なし>	<割付なし>
30. 即停止入力	<割付なし>	<割付なし>
32. エンコーダ相検出	<割付なし>	<割付なし>
33. 原点近傍入力	<割付なし>	<割付なし>
37. 外部ラッチ入力1	<割付なし>	<割付なし>
38. 外部ラッチ入力2	<割付なし>	<割付なし>

⚠ MC機能モジュールの機能とプロセスデータの組み合わせを変更しています。変更する場合は、組み合わせが意図したとおり動作するか確認してください。組み合わせが不正な場合は、装置や機械が想定外の動作をする恐れがあります。

3 単位変換設定

- ①  単位変換設定 をクリックします。

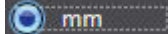
MC-Configuration 画面



- ② 単位の設定をします。使用する単位をクリックします。

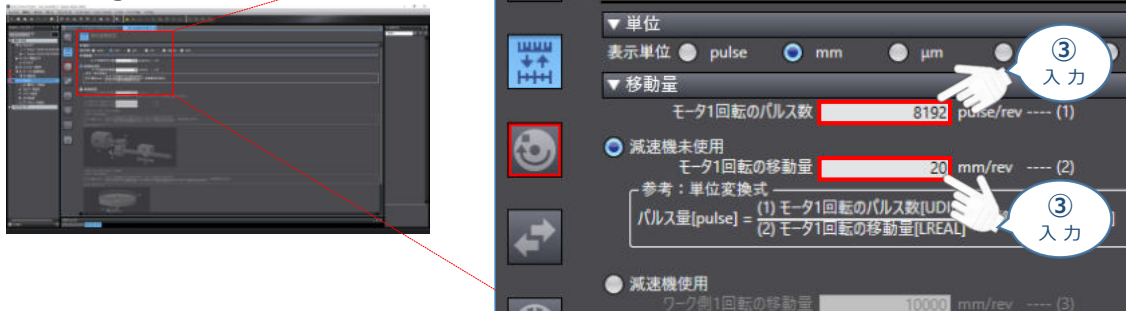
MC-Configuration 画面



 事例では、mmを選択します。

- ③ 移動量の設定をします。

MC-Configuration 画面




事例では、
 ・モーター1回転のパルス数：8192 pulse/rev
 ・モーター1回転の移動量：20 mm/rev (ボールネジリード)
 を選択します。



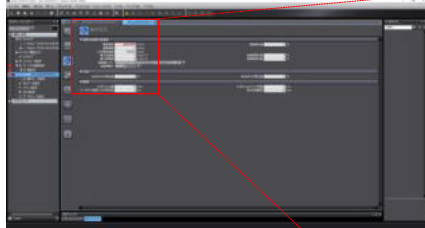
注意

“モーター1回転のパルス数”、“モーター1回転の移動量”は、アクチュエーターごとに異なります。設定を行なう場合は、接続する各アクチュエーターの取扱説明書をご確認ください。

4 動作設定

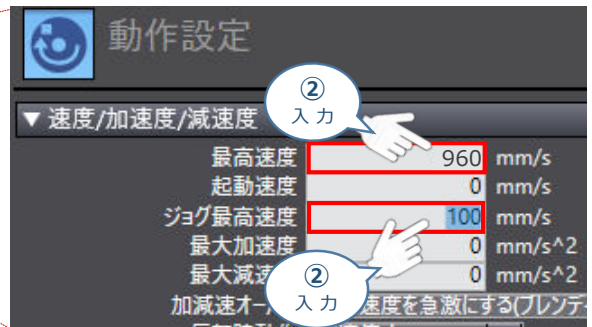
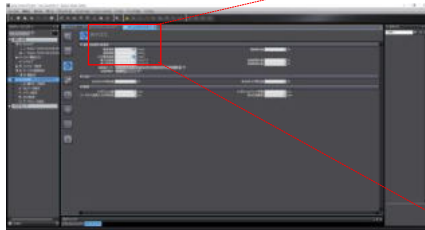
- ①  動作設定 をクリックします。

MC-Configuration 画面



- ② 移動量の設定をします。

MC-Configuration 画面




事例では、
 ・最高速度： 960 mm/s
 ・ジョグ最高速度： 100 mm/s
 を選択します。



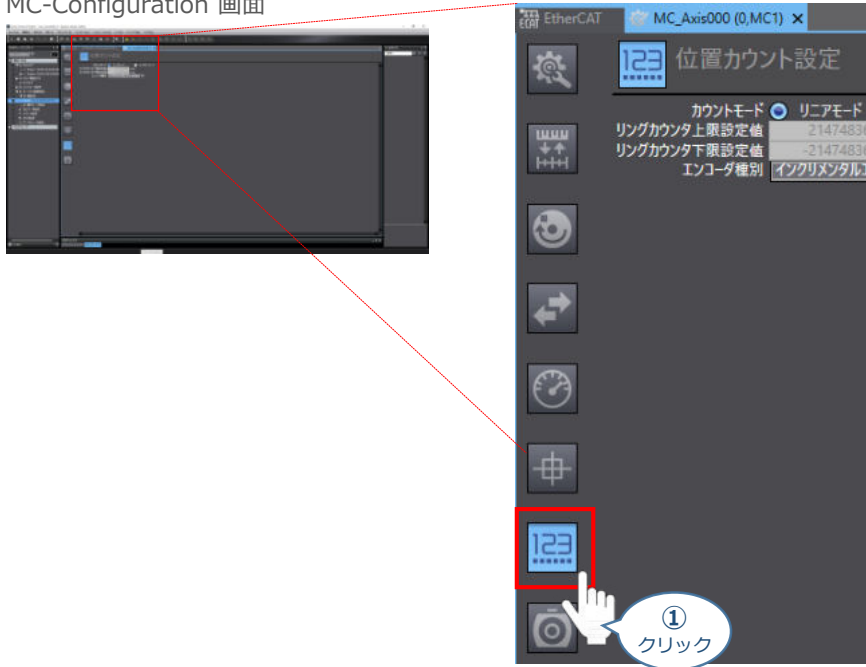
注意

最高速度は、アクチュエーターごとに異なります。
 設定を行なう場合は、接続する各アクチュエーターの取扱説明書をご確認ください。

5 位置カウント設定

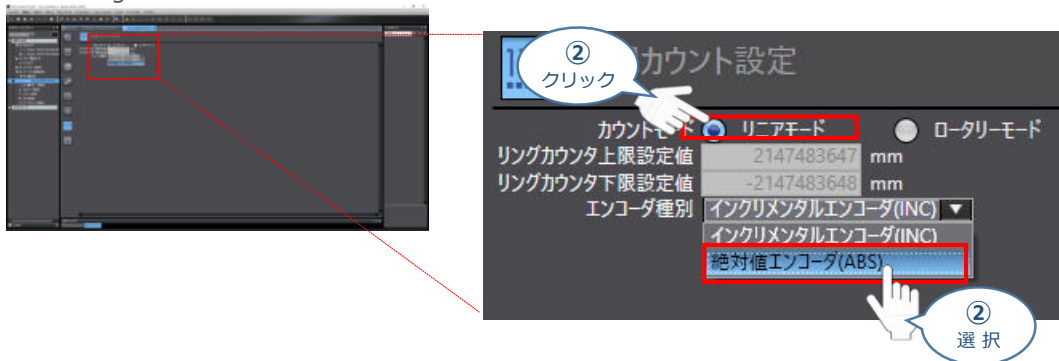
- ①  位置カウント設定 をクリックします。

MC-Configuration 画面



- ② カウントモードについて“リアモード”をクリックし、エンコーダ種別欄のプルダウンリストから **絶対値エンコーダ(ABS)** を選択します。

MC-Configuration 画面

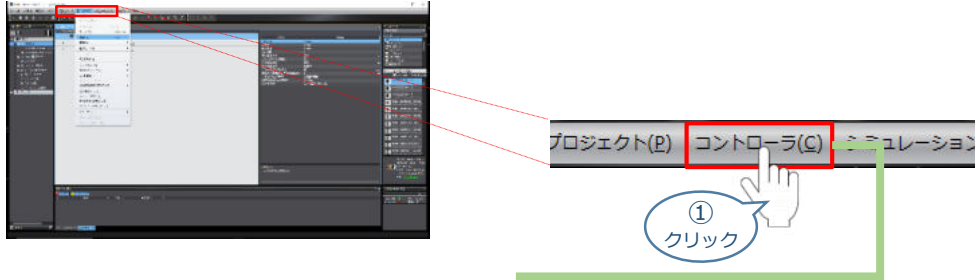


接続軸がインクリメンタルエンコーダであっても、“絶対値エンコーダ-ABS”を選択してください。

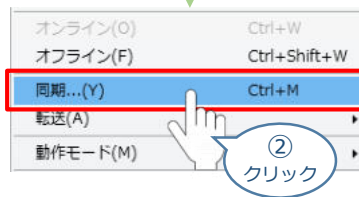
PLC へのデータ書き込み

- ① Auto Connect Project 画面のメニューバーから **コントローラ(C)** クリックします。

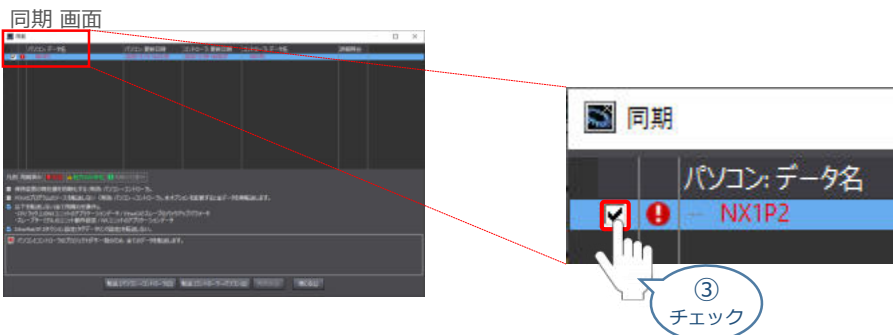
Auto Connect Project 画面



- ② **同期...(Y)** をクリックします。

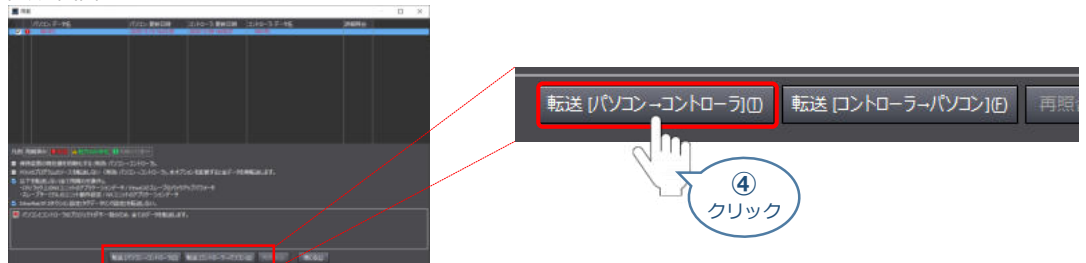


- ③ 同期 画面が表示されますので、転送したいデータ（この事例ではNX1P2）にチェックをします。



- ④ **転送 [パソコン-コントローラ]** をクリックします。

同期 画面



- ⑤ 転送実行確認画面が表示されますので、モーションコントローラーの動作が停止しても問題ないことを確認し、**はい(Y)**をクリックします。

転送実行確認 画面



- ⑥ 同期中 画面が表示されますのでそのまま待ちます。

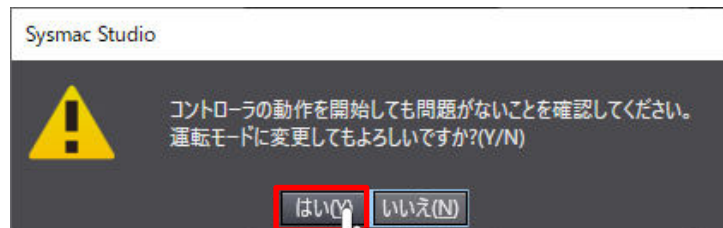
同期中 画面



- ⑦ 運転モードに変更 の確認画面が出ます。

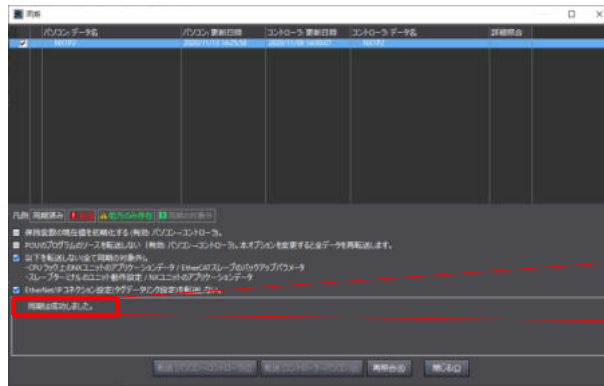
モーションコントローラーが動作開始しても問題ないことを確認し、**はい(Y)**をクリックします。

運転モードに変更確認 画面



- ⑧ 同期 画面内に『同期は成功しました』が表示されます。

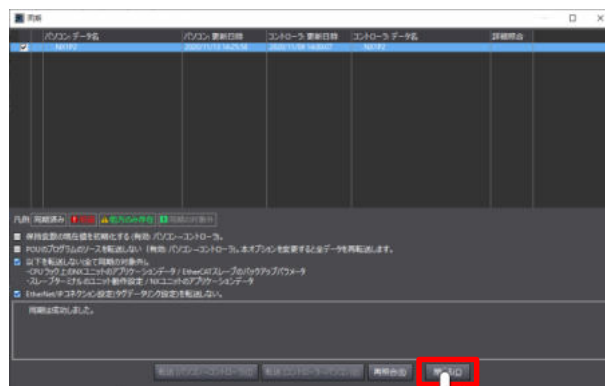
同期 画面



同期は成功しました。

- ⑨ 同期の **閉じる** クリックします。

同期 画面



注意

同期が失敗した場合は、配線を確認のうえ、本項の④から再実行をお願いします。

これで通信設定は終了です。

続けて、モーション制御を行なうために必要な設定を行ないます。

4 ネットワークの通信状態確認

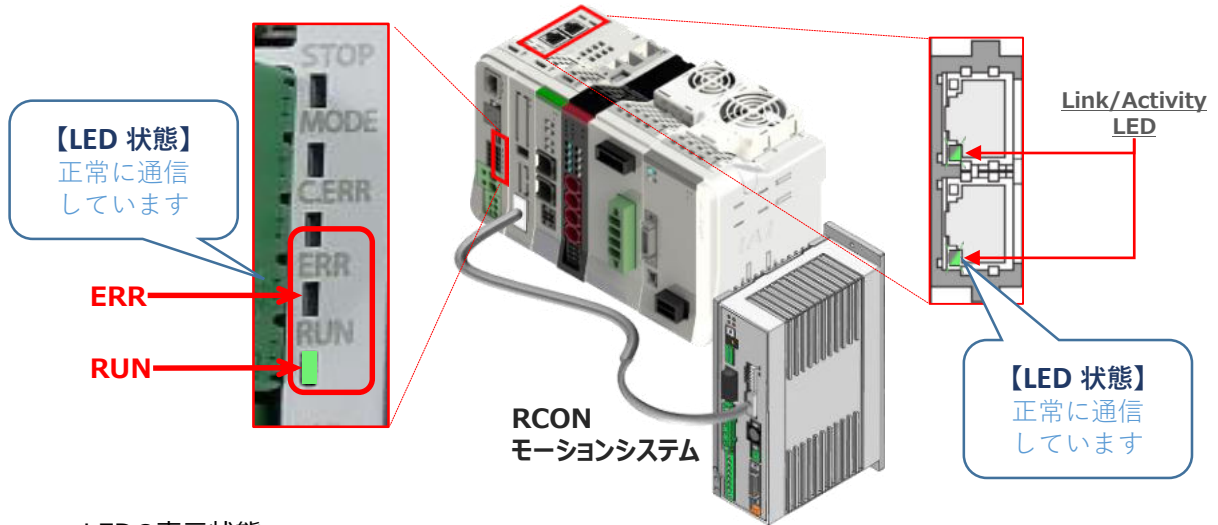
用意するもの

PLC/
RCONモーションシステム

PLC と RCONモーションシステムのEtherCAT通信状態を確認します。

1 RCON モーションシステム側 通信状態確認

3つの LED (RUN, ERR, Link/Activity) の状態を見て通信しているかを判断します。



LEDの表示状態

名称	色	表示状態	説明
RUN	—	×	初期化状態 (EtherCAT®通信INIT状態) または電源オフ
	■ 緑	●	正常運転状態 (EtherCAT®通信 OPERATION 状態)
	■ 緑	★	(EtherCAT®通信 PRE-OPERATION状態)
	■ 緑	★	(EtherCAT®通信 SAFE-OPERATION状態)
ERR	■ 橙	●	通信部品 (モジュール) 異常
	■ 橙	★	構成情報 (設定) 異常 (マスターから受取った情報が設定できない)
	■ 橙	★	通信部回路異常 (ウォッチドッグタイマー・タイムアウト)
Link/ Activity	■ 橙	●	通信部品 (モジュール) 異常
	—	×	リンク状態未検出、または電源オフ
	■ 緑	●	リンク中 (回線混雑なし)
	■ 緑	★	リンク中 (回線混雑発生中)
		ON:50ms / OFF:50ms	

● : 点灯、 × : 消灯、 ★点滅 () 内は点滅周期

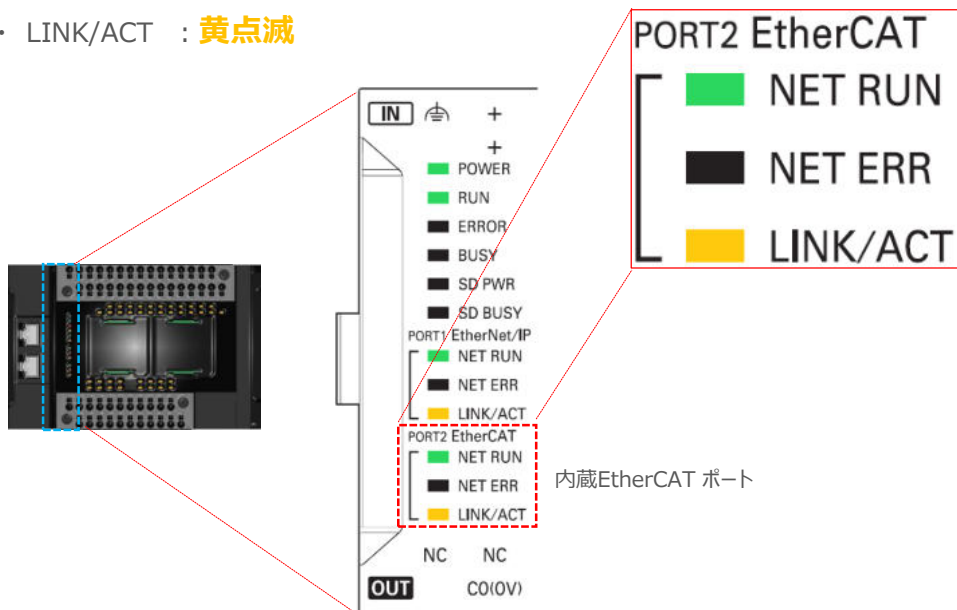
2

PLCの通信状態確認

モーションコントローラーの前面にある 3つの LED (NET RUN, NET ERR, Link/ACT) の状態を確認し、通信しているかを判断します。

正常時のLED 状態は以下のとおりです。

- NET RUN : **緑点灯**
- NET ERR : **消灯**
- LINK/ACT : **黄点滅**



LEDの表示状態

ラベル	色	点灯状態	説明
NET RUN	■ 緑	点灯	EtherCAT 通信中 ・ I/Oデータの入出力が動作
		点滅	EtherCAT 通信確立中 下記のどちらかの状態であることを示す ・ メッセージ通信のみが作動 ・ メッセージ通信と I/Oデータの入力のみが作動
		消灯	EtherCAT 通信停止中 ・ 電源OFF状態、またはリセット状態 ・ MACアドレス異常、通信コントローラー故障等が発生中
NET ERR	■ 赤	点灯	ハードウェア異常、例外処理などの復帰不可な異常が発生
		点滅	復帰可能な異常が発生中
		消灯	エラーなし
Link/ACT	■ 黄	点灯	リンク確立
		点滅	リンク確立後、データ送受信中 データ送受信中のたびに点滅
		消灯	リンク未確立

STEP 3

動作させる

1. IA-OSから動かす p87
2. PLCから動かす p96

1 IA-OSから動かす

用意する物

RCONシステム/パソコン (IA-OSインストール済/
USBケーブル/モーターエンコーダケーブル/アクチュエーター

○ コントローラー立上げとIA-OSの接続

1 パソコン用通信ケーブルの接続と電源投入

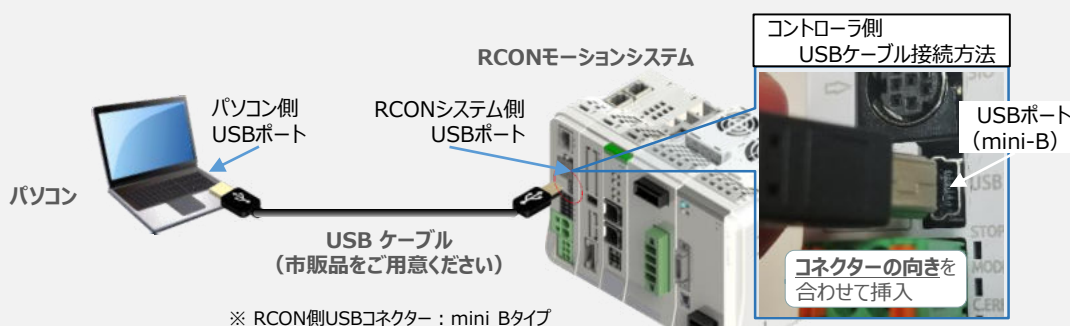


注意

以下の手順から、アクチュエーターの動作を行います。動作をはじめる前に、アクチュエーター可動範囲内に干渉物がないか十分に確認してください。

- ① USBケーブルを下図のように接続します。

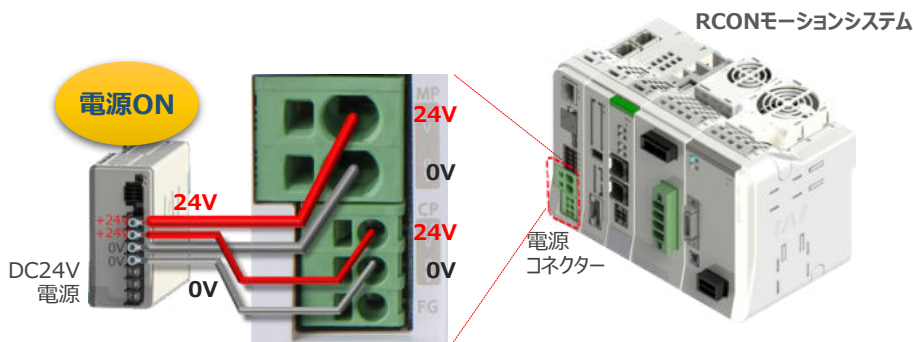
接続図



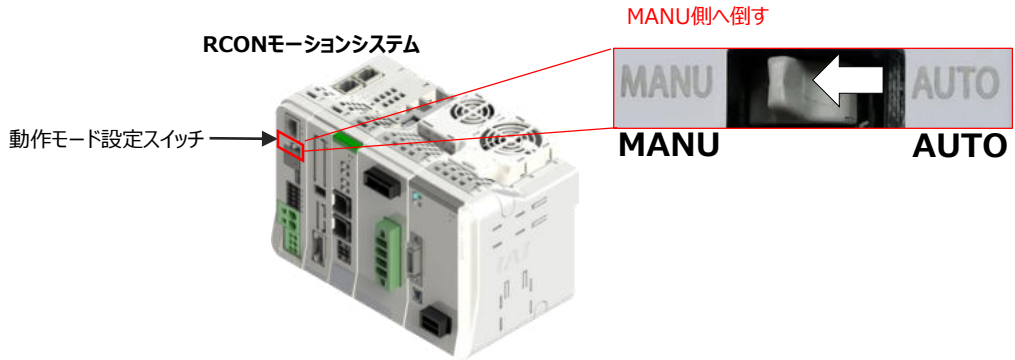
注意

コントローラ『USB』ポートに USBケーブルを接続する際は、上記赤枠内の通りコネクタの向きを合わせた上、挿入してください。合わせない場合コネクタを破損させる原因になります。

- ② USBケーブル接続後コントローラ電源コネクタ部にDC24V電源を投入します。




- ③ コントローラーの動作モード設定スイッチを『MANU』側に倒します。

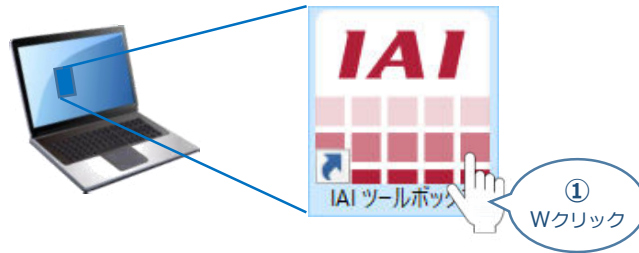


2


IA-OSの起動

- ① 『IA-OS』を起動するにはまず、『IAI ツールボックス』を立ち上げます。

アイコン  をダブルクリックし、ソフトウェアを起動します。



- ② IAI ツールボックス 画面が立ち上がります。

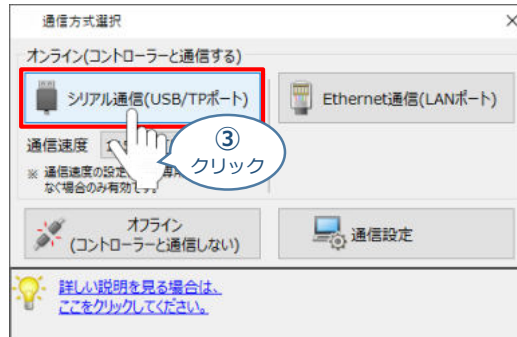
IAI ツールボックス 画面の『IA-OS』のアイコン  をクリックします。

IAI ツールボックス 画面



- ③ 通信方式選択画面の  シリアル通信(USB/TPポート) をクリックします。

通信方式選択 画面



- ④ 通信ポート選択 画面 が表示されます。

通信ポート一覧 で、接続するコントローラーのCOM番号を選択し、 通信開始 をクリックします。

通信ポート選択 画面




- ⑤ 通信確立画面の  OK をクリックします。

通信確立 画面

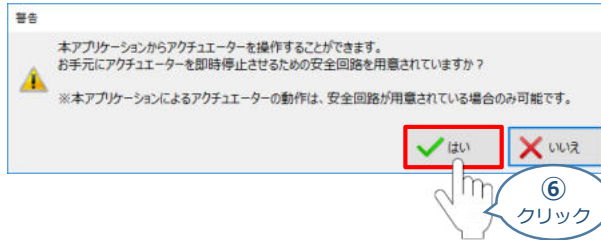


通信確立画面には④で選択した COM No.に接続しているコントローラーもしくはドライバーが表示されます。

通信対象のコントローラーを選択できます。

- ⑥ 警告画面の  はい をクリックします。

警告画面



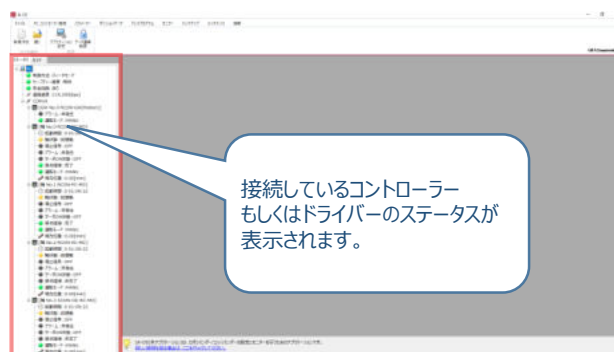
- ⑦ MANU動作モード設定画面の選択をし、  OK をクリックします。

事例：
 アクチュエーター制御方法
 → 「ティーチモード(アプリケーションから動かす)」
 セーフティー速度は
 → 「有効(最高速度を制限する)」
 をそれぞれ選択



- ⑧ IA-OS メイン画面 が開きます。

IA-OS メイン画面



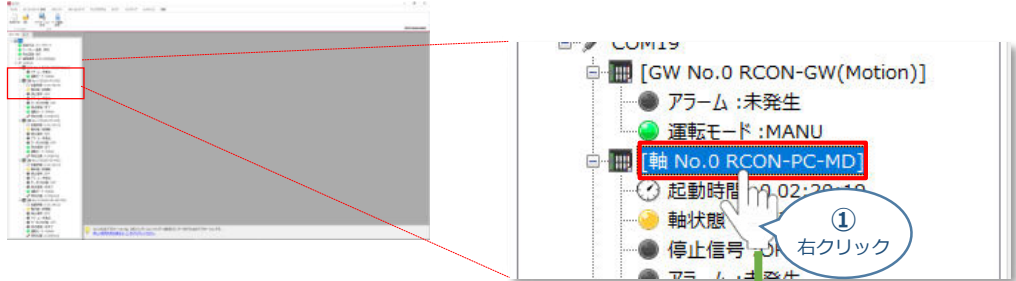
注意

IA-OS メイン画面のステータスが表示されない場合は、通信ができていない状態です。通信ができていない場合は、コントローラに接続している通信ケーブルの挿入具合や断線していないかをご確認ください。

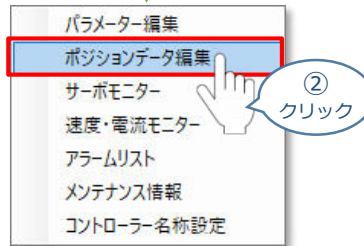
3 ポジションデータ編集画面を開く

- ① IA-OSメイン画面 ステータス欄の **[軸 No.0 MPCON-A-MD]** を右クリックします。

IA-OSメイン画面

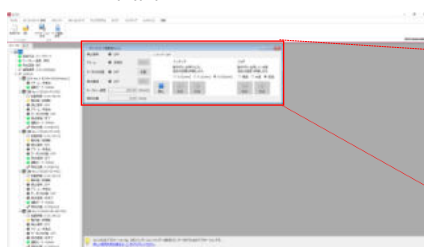


- ② **ポジションデータ編集** をクリックします。



- ④ ポジションデータ編集画面が開きます。

IA-OSメイン画面



ポジションデータ編集画面



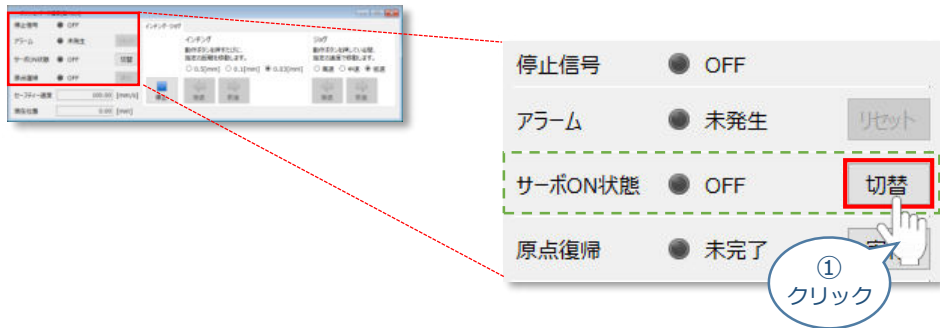
4

アクチュエーターのモーターに電源を入れる（サーボON）

サーボON/OFF切替

- ① **切替** をクリックします。

ポジションデータ編集 画面



- ② アクチュエーターのモーターが、正常にサーボONすると、サーボON状態のランプ部が緑色に点灯します。

サーボON = (モーター電源ON)



5 アクチュエーターを原点復帰させる

原点復帰動作

- ① **実行** をクリックします。

ポジションデータ編集 画面

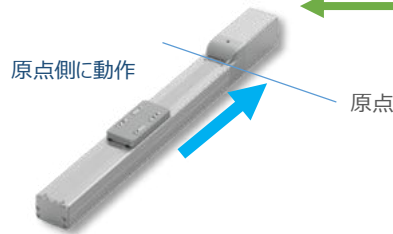


原点復帰**未**完了状態



①
クリック

- ② アクチュエーターが原点復帰動作を開始します。



原点復帰開始

原点復帰完了

- ③ 正常に原点復帰完了すると、原点復帰のランプ部が緑色に点灯します。



緑色点灯

原点復帰完了



注意

原点復帰速度は変更できません。この速度を大きくすると、アクチュエーター動作部がメカエンドに当たる際の衝撃が大きくなり、長期的にアクチュエーター機構に悪影響を及ぼすもしくは原点位置の誤差量が大きくなる等の可能性があります。

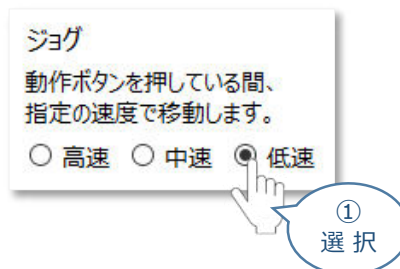
6 アクチュエーターをJOG（ジョグ）動作させる

ポジションデータ編集 画面




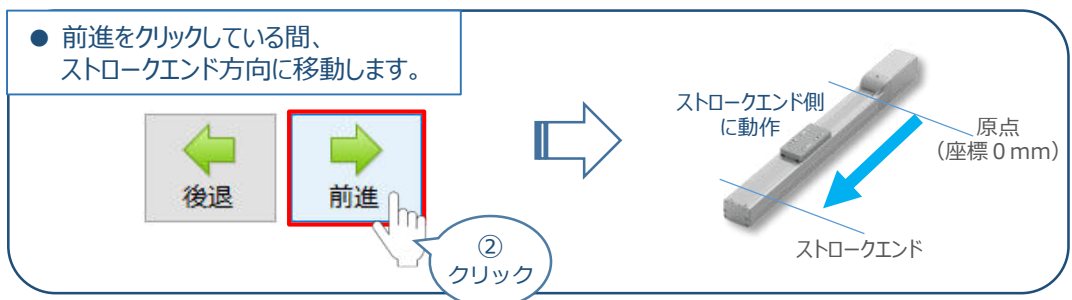
ジョグ速度変更

- ① 下図のとおり、ジョグ速度は3段階で変更できます。




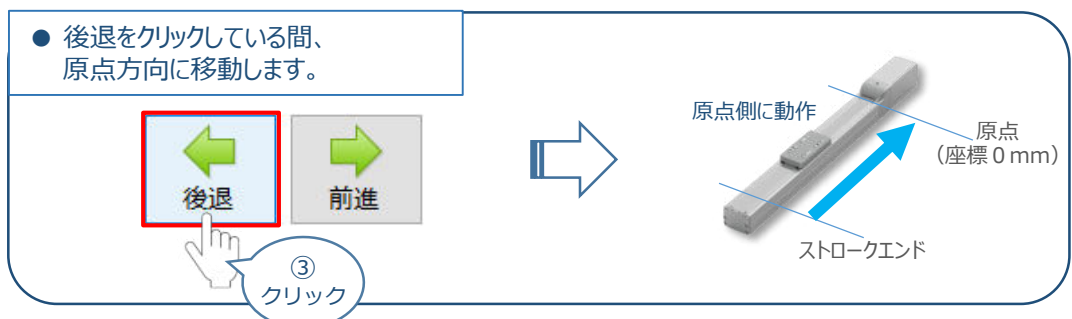
ジョグ動作（プラス方向）

- ②  をクリックすると、アクチュエーターがストロークエンド側に動作します。



ジョグ動作（マイナス方向）

- ③  をクリックすると、アクチュエーターが原点方向に動作します。



補足

試運転動作時の速度について

試運転を行なう場合には、ステータスバーにある“セーフティー速度”機能の有効 / 無効をご確認ください。
セーフティー速度機能が有効になっている場合は、ドライバーユニットのパラメーターNo.35「セーフティー速度」に設定された速度で制限がかかってしまいます。そのため、設定された速度通りに動作しない可能性があります。よって、ポジションデータに設定された速度で試運転を行いたい場合は、以下の手順でセーフティー速度機能を無効化します。

- ① ポジションデータ編集 画面のメニューバーにある **PC-コントローラ接続** をクリックします。

ポジションデータ編集 画面

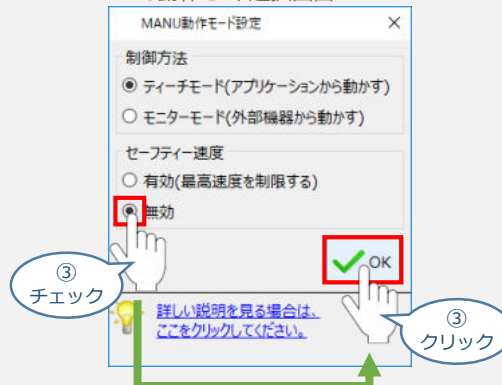


- ②  をクリックします。



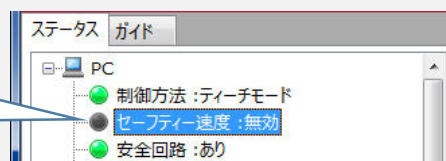
- ③ MANU動作モード選択画面が表示されます。
セーフティー速度 の **無効** にチェックを入れ、 **OK** をクリックします。

MANU動作モード選択画面



- ④ セーフティー速度が **無効** に切り替わります。

セーフティー速度を無効に設定するとランプ部が消灯します。



2 PLCから動かす

ラダープログラムの作成

用意する物

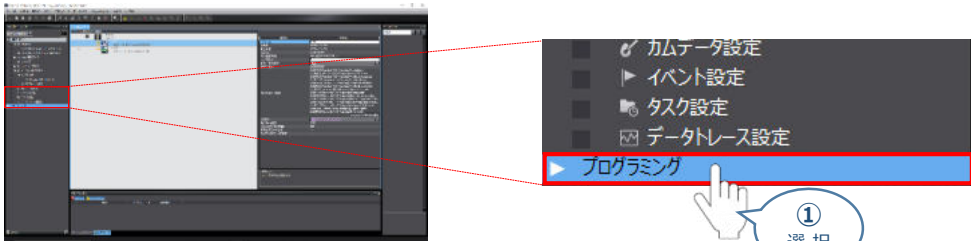
コントローラー／アクチュエーター／パソコン／通信ケーブル
モーターエンコーダケーブル／PLC

ラダープログラムを作成し、動作確認を行います。本事例は、SCON-CB の EtherCATモーション仕様について書いていますが、RCON EtherCATモーション仕様においても参考にしてください。

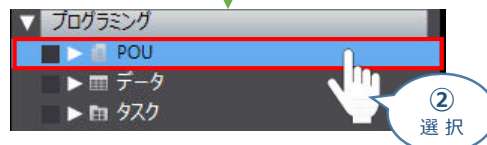
1 ラダープログラムのプロジェクト作成

- ① マルチビューエクスプローラの **プログラミング** を選択します。

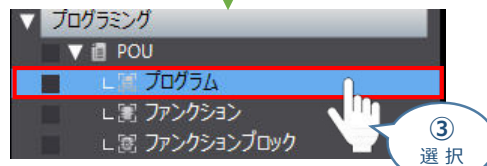
MC-Configuration 画面



- ② **POU** を選択します。



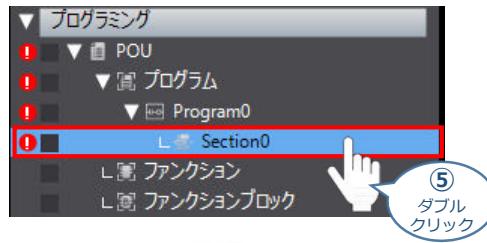
- ③ **プログラム** を選択します。



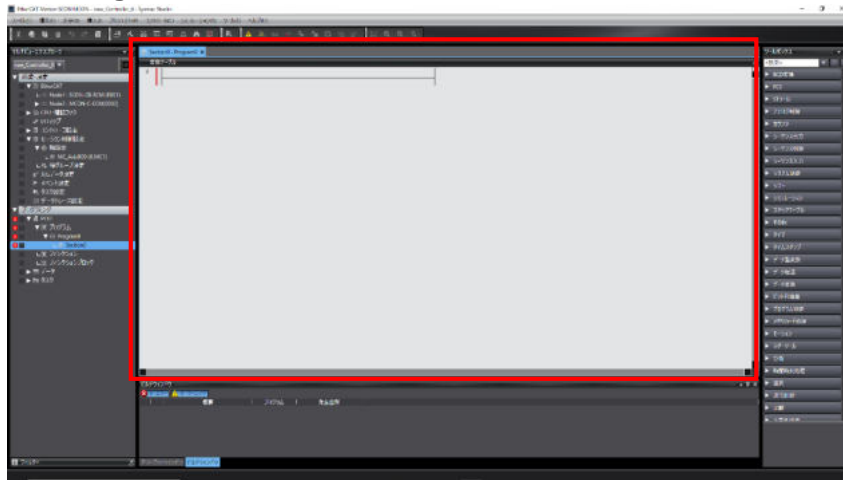
- ④ **Program0** を選択します。



- ⑤ **Section0** をダブルクリックします。
すると、エディットウィンドウ上にラダープログラムのプロジェクトが生成されます。



MC-Configuration 画面



2 ファンクションブロックのインポート



オムロン社製 NJ/XJシリーズコントローラーから当社コントローラー（ドライバーユニット）に対し cspモードで原点復帰を行う場合は、専用のファンクションブロックを使用してください。

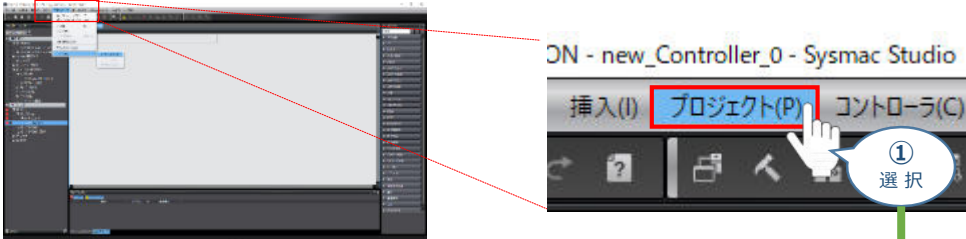


原点復帰に関するファンクションブロックは、IAIのHPからダウンロードできます。

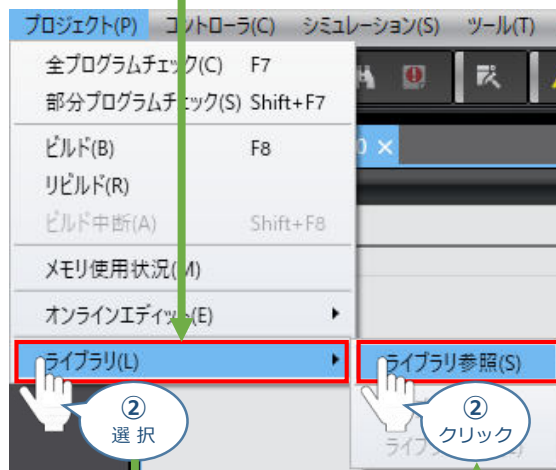
URL <http://www.iai-robot.co.jp/knowledge/support/function/index.html>

- ① メニューバーにある **プロジェクト(P)** をクリックします。

MC-Configuration 画面

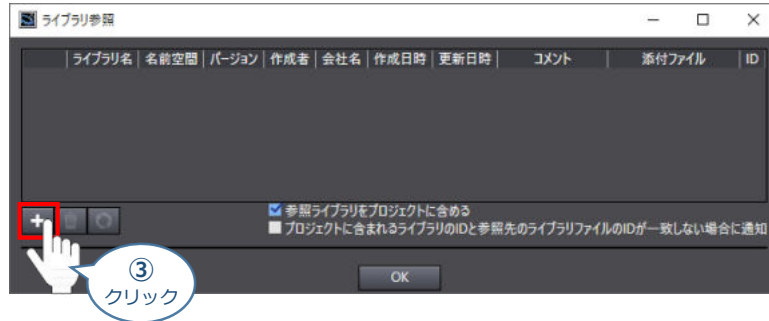


- ② **ライブラリ(L)** を選択し、**ライブラリ参照(S)** をクリックします。



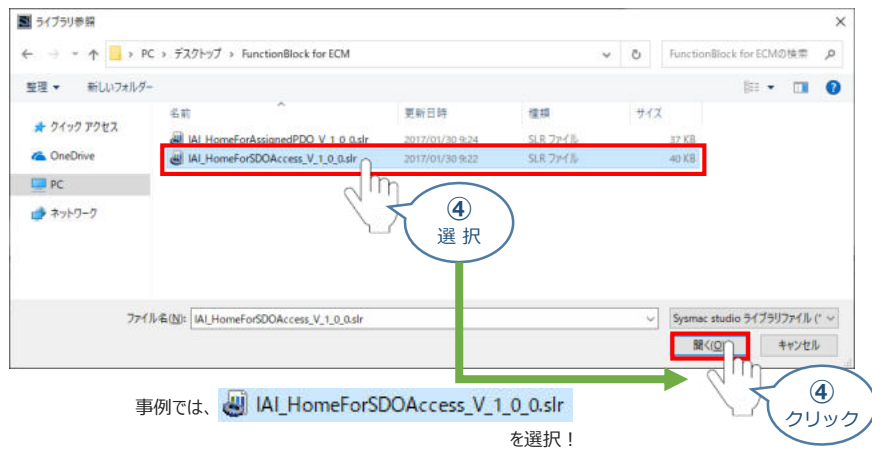
- ③ ライブラリー参照 画面が表示されます。 **+** をクリックします。

ライブラリー参照 画面



- ④ 当社ホームページからダウンロードした、ファンクションブロックを選択し **開く(O)** をクリックします。

ライブラリー参照 画面



- ⑤ インポートが完了したら、 **OK** をクリックします。

ライブラリー参照 画面

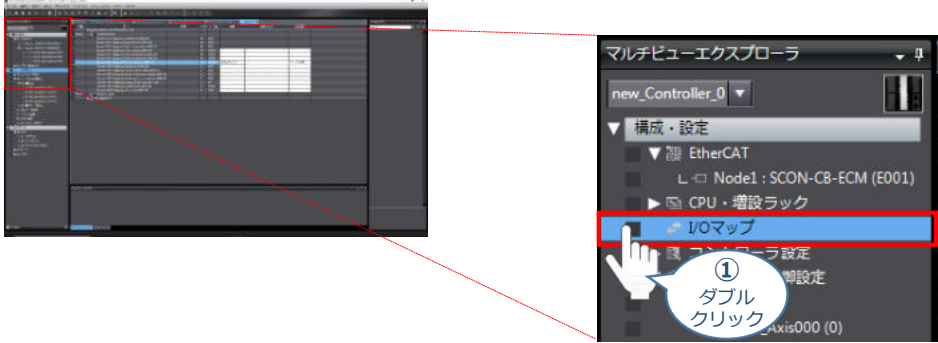


4 変数テーブルの設定（外部変数）

登録用の変数を定義します。

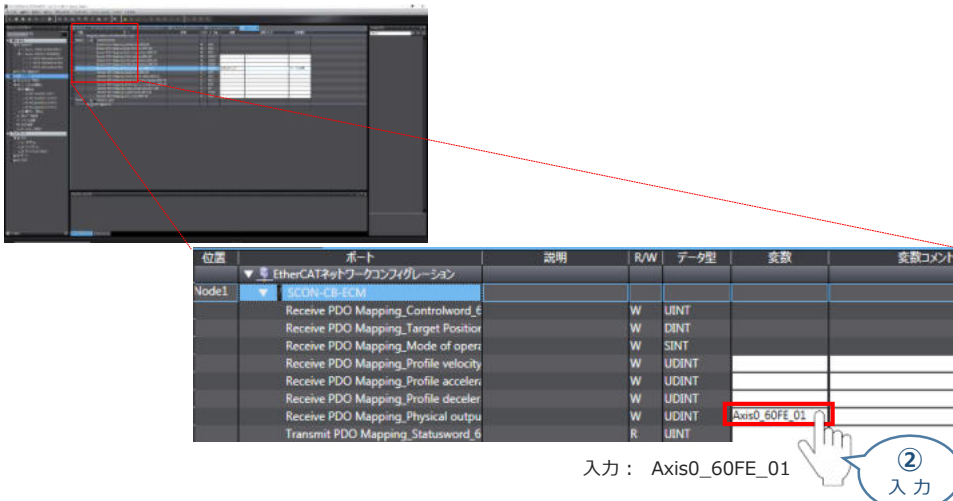
- ① マルチビューエクスプローラの **I/Oマップ** をダブルクリックします。

MC-Configuration 画面



- ② 該当するドライバーユニット（事例ではSCON-CB-ECM）の マークをクリックし、Receive PDO Mapping_Physical outputs_60FE_01 の 変数欄に、Axis0_60FE_01 を入力します。

MC-Configuration 画面



入力： Axis0_60FE_01

- ③ Section0-Program0の変数テーブルに戻ります。**外部変数** の新規作成エリアに、以下のデータを入力します。



5 ラダープログラムの作成

テーブルに登録した変数と、ファンクションブロックを用いて、ラダーの作成を行います。

下図で示した内容を、Sysmac Studio上で入力します。

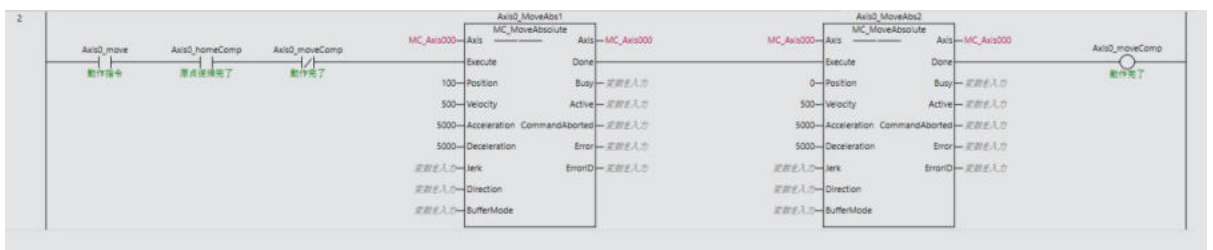
0 : サーボON Axis0_powerOn:ONでサーボONします。



1 : 原点復帰 Axis0_home:ONで原点復帰動作します。



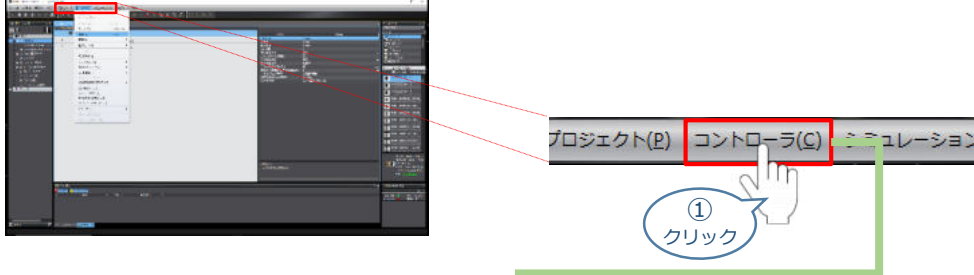
2 : 2点間往復動作 原点復帰完了後、Axis0_move:ONで、2点間移動をします。
(例では、0mm～100mmストローク間を 500mm/sで動作します。)



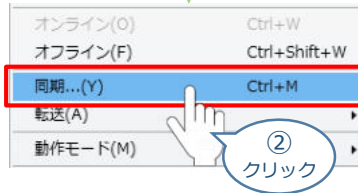
プロジェクトの書込み

- ① Auto Connect Project 画面のメニューバーから **コントローラ(C)** をクリックします。

Auto Connect Project 画面

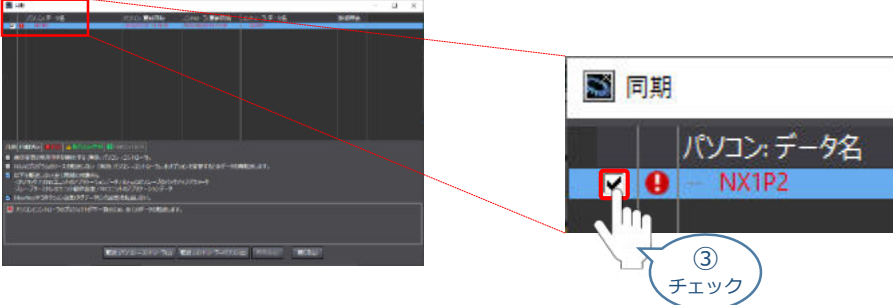


- ② **同期...(Y)** をクリックします。



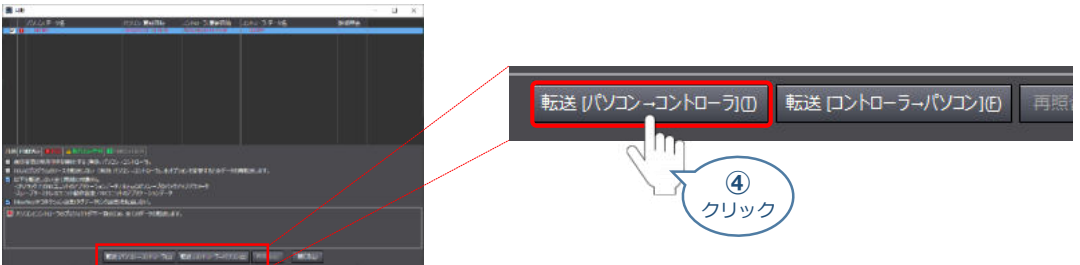
- ③ 同期 画面が表示されますので、転送したいデータ（この事例ではNX1P2）にチェックをします。

同期 画面



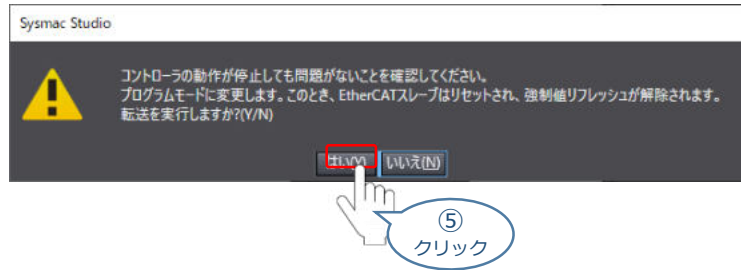
- ④ **転送 [パソコン-コントローラ]** をクリックします。

同期 画面



- ⑤ 転送実行確認画面が表示されますので、モーションコントローラーの動作が停止しても問題ないことを確認し、**はい(Y)** をクリックします。

転送実行確認 画面



- ⑥ 同期中 画面が表示されますのでそのまま待ちます。

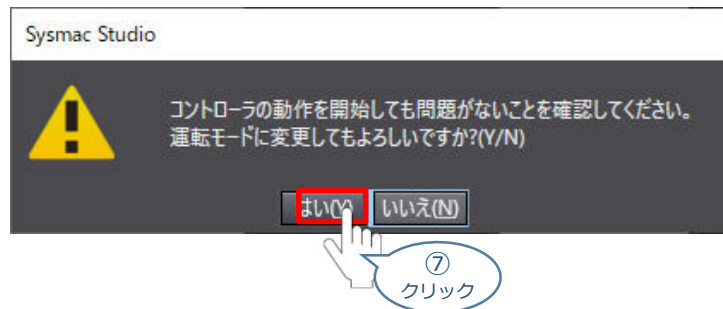
同期中 画面



- ⑦ 運転モードに変更 の確認画面が出ます。

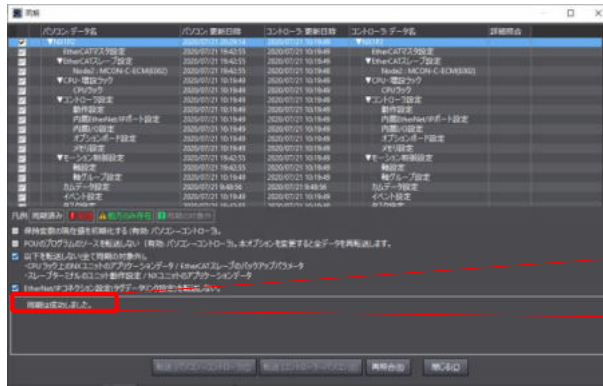
モーションコントローラーが動作開始しても問題ないことを確認し、**はい(Y)** をクリックします。

運転モードに変更確認 画面



- ⑧ 同期画面内に、“同期は成功しました。”が表示されます。

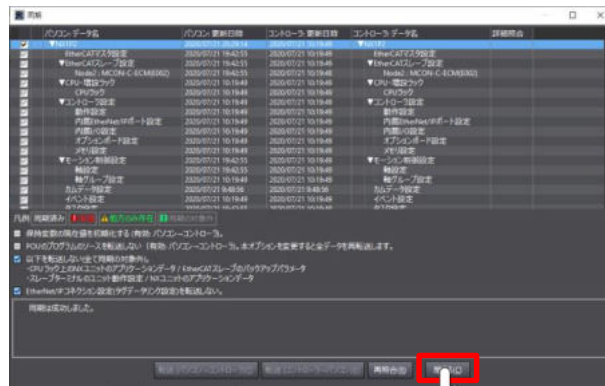
同期画面



同期は成功しました。

- ⑨ 同期画面の **閉じる** をクリックします。

同期画面

⑨
クリック

注意

同期が失敗した場合は、配線を確認のうえ、本項の④から再実行をお願いします。

作製したラダープログラムを使用して、動作確認を行ってください。



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 芝エッセージビルディング 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	〒446-0056 愛知県安城市三河安城町1-9-2第二東祥ビル3F	TEL 0566-71-1888 FAX 0566-71-1877
盛岡営業所	〒020-0062 岩手県盛岡市長田町6-7クエ2ビル7F	TEL 019-623-9700 FAX 019-623-9701
仙台営業所	〒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
新潟営業所	〒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
宇都宮営業所	〒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
熊谷営業所	〒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
茨城営業所	〒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
多摩営業所	〒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
甲府営業所	〒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
厚木営業所	〒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
長野営業所	〒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
静岡営業所	〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽577-1	TEL 054-364-6293 FAX 054-364-2589
浜松営業所	〒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
金沢営業所	〒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
滋賀営業所	〒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
京都営業所	〒612-8418 京都府京都市伏見区竹田向代町12	TEL 075-693-8211 FAX 075-693-8233
兵庫営業所	〒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
岡山営業所	〒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
広島営業所	〒730-0051 広島県広島市中区大手町3-1-9 鯉城広島サンケイビル 5F	TEL 082-544-1750 FAX 082-544-1751
松山営業所	〒790-0905 愛媛県松山市樽味4-9-22フォーレスト 21 1F	TEL 089-986-8562 FAX 089-986-8563
福岡営業所	〒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
大分出張所	〒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
熊本営業所	〒862-0954 熊本県熊本市中央区神水1-38-33 幸山ビル1F	TEL 096-386-5210 FAX 096-386-5112

お問合わせ先

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