OMRON

マシンオートメーションコントローラ NJシリーズ

DeviceNet[™]接続ガイド

株式会社アイエイアイ

コントローラ ACON-CA/DCON-CA編

Network Connection Guide



SBCX-013A

著作権・商標について

スクリーンショットはマイクロソフトの許可を得て使用しています。

Windows は米国 Microsoft Corporation の米国およびその他の国における登録商標です。

ODVA、DeviceNet[™]は、ODVA の商標です。

EtherCAT®は、ドイツ Beckhoff Automation GmbH によりライセンスされた特許取得済み技術であり登録商標です。

Sysmac はオムロン株式会社製 FA 機器製品の日本およびその他の国における商標または登録商 標です。

本資料に記載されている会社名・製品名は、それぞれ各社の商標または登録商標です。

目 次

1.	関連マニュアルアル	0
2.	用語と定義	1
3.	注意事項	2
4.	概要	3
5.	対象機器とデバイス構成	4
5.	1. 対象機器	4
5.	2. デバイス構成	5
6.	DeviceNet の設定内容	7
6.	1. DeviceNet の通信パラメータ設定	7
6.	2. リモート I/O 通信の割り付け	7
7.	DeviceNet の接続手順	9
7.	1. 作業の流れ1	0
7.	2. ネットワークの配線1	1
7.	3. アイエイアイ製 ACON-CA の設定1	3
7.	4. コントローラの設定 1	9
7.	5. ネットワークの設定2	29
7.	6. DeviceNet 通信の確認3	35
8.	初期化方法	0
8.	1. コントローラの初期化	0
8.	2. アイエイアイ製 ACON-CA の初期化	1
9.	付録 1 リモート I/O 通信の設定内容詳細	2
9.	1. グローバル変数テーブル4	2
10.	付録 2 ツールによるリモート I/O 通信の設定	3
1(0.1. リモート I/O 通信の設定概要4	3
1().2. 『最初からパラメータを設定する方法』での作業の流れ	4
1(D.3. ツールを使用したコントローラの設定	6
1().4. ツールを使用したネットワークの設定5	5
11.	改訂履歴6	55

1. 関連マニュアル

本資料に関連するマニュアルは以下のとおりです。

システムを安全にご使用いただくため、システムを構成する機器・装置のマニュアルや取扱 説明書などを必ず入手し、「安全上のご注意」「安全上の要点」など安全に関する注意事項を 含め、内容を確認のうえ、使用してください。

Man.No.	形式	マニュアル名称
SBCA-358	形 NJ501-□□□□	NJ シリーズ CPU ユニット ユーザーズマニュアル
	形 NJ301-□□□□	ハードウェア編
SBCA-359	形 NJ501-□□□□	NJ シリーズ CPU ユニット ユーザーズマニュアル
	形 NJ301-□□□□	ソフトウェア編
SBCD-357	形 CJ1W-DRM21	CJ シリーズ DeviceNet [™] ユニット
		ユーザーズマニュアル NJ シリーズ接続編
SCCC-308	_	DeviceNet [™] ユーザーズマニュアル
SBCA-362	形 SYSMAC-SE2口口口	Sysmac Studio Version 1 オペレーションマニュアル
SBCA-347	_	CX-Integrator Ver.2.ロ ネットワークコンフィグレーシ
		ョンツール オペレーションマニュアル
MJ0326	ACON-CA / DCON-CA	ACON-CA DCON-CA コントローラ 取扱説明書
MJ0256	ACON-C/CG/CA	DeviceNet 取扱説明書
	PCON-C/CG/CA/CFA	
	SCON-CA	
	DCON-CA	
MJ0155	形 RCM-101-MW	パソコン対応ソフト 取扱説明書
	形 RCM-101-USB	

2. 用語と定義

用語	説明・定義
マスタ/スレーブ	マスタは DeviceNet の通信を管理するユニットです。
	複数のスレーブに対して出力データを送信し、スレーブから入力データ
	を受信します。
	スレーブはマスタから送信される出力データを受信し、マスタに入力デ
	ータを送信します。
	マスタは DeviceNet システムには1台以上必要です。
EDS ファイル	DeviceNet スレーブ機器の入出力点数やDeviceNet 経由設定可能なパラ
	メータの書かれたファイルです。
ノードアドレス	DeviceNet 回線に接続されたユニットを区別するためのアドレスです。
(MAC ID)	DeviceNet ではMAC(Media Access Control)層のIDをノードアドレスと
	して使用しているため、ノードアドレスと MAC ID は同じ意味になりま
	す。
スキャンリスト	DeviceNet でリモート I/O 通信を行う場合に、マスタユニットが通信を
	するスレーブを登録したものです。マスタはスキャンリストの設定に従
	い、スレーブと通信します。
軸番号	コントローラ ACON-CA/DCON-CA をシリアル通信で2台以上リンク
	接続する場合は、コントローラ ACON-CA/DCON-CA ごとに重ならな
	い番号に設定します。ホスト側に一番近いコントローラ
	ACON-CA/DCON-CA を「0」にして順次「1」「2」「3」・・・「E」「F」
	と設定します。
動作モード	動作モードは0~4(0:工場出荷時の初期設定)の5種類の中から選択
	できます。選択したモードにより占有するバイト数や機能が変わりま
	す。
PIO パターン	動作モードをポジショナモードとした場合、位置決め点数と入出力機能
	を6種類のパターンとして定義しています。

3. 注意事項

- (1) 実際のシステム構築に際しては、システムを構成する各機器・装置の仕様をご確認のう え、定格・性能に対し余裕を持った使い方をし、万一故障があっても危険を最小にする 安全回路などの安全対策を講じてください。
- (2) システムを安全にご使用いただくため、システムを構成する各機器・装置のマニュアルや取扱説明書などを入手し、「安全上のご注意」「安全上の要点」など安全に関する注意事項を含め、内容を確認のうえ使用してください。
- (3) システムが適合すべき規格・法規または規制に関しては、お客様自身でご確認ください。
- (4) 本資料の一部または全部を、オムロン株式会社の許可なしに複写、複製、再配布することを禁じます。
- (5) 本資料の記載内容は、2014 年 7 月時点のものです。 本資料の記載内容は、改良のため予告なく変更されることがあります。

本資料で使われているマークには、次のような意味があります。





使用上の注意

製品が動作不能、誤動作、または性能・機能への悪影響を予防するために実施または回避す べきことを示します。

参考 参考

必要に応じて読んでいただきたい項目です。 知っておくと便利な情報や、使用するうえで参考となる内容について説明しています。

図記号の説明



●記号は、強制を意味しています。
 具体的な内容は、●の中と文章で示します。
 左図の場合は、「一般的な強制事項」を表します。

4. 概要

本資料は、株式会社アイエイアイ(以下、アイエイアイ)製コントローラ ACON-CA/DCON-CA を、オムロン株式会社(以下、オムロン)製マシンオートメーションコントローラ NJシリ ーズ+DeviceNet ユニット(以下、コントローラ)と、DeviceNet で接続する手順とその確認 方法をまとめたものです。

あらかじめ準備されたプロジェクトファイルの DeviceNet 設定を使い、DeviceNet のリモート I/O 通信を動作させる方法(以下『設定ファイルを使用する方法』)について記載します。 また、ファイルを読み込まずに設定ツールでパラメータを入力する方法(以下『最初からパ ラメータを設定する方法』)を、「9.付録 1」および「10.付録 2」に記載します。

『設定ファイルを使用する方法』にて作業を行う場合には、オムロンより「Sysmac Studio プロジェクトファイル」と「CX-Integrator プロジェクトファイル」(以下、あわせて「設定フ ァイル」)の最新2ファイルを事前に準備してください。

名称	ファイル名	バージョン
Sysmac Studio プロジェク	IAI_ACON-CA_DN_V100.smc2	Ver.1.00
トファイル(拡張子 : smc2)		
CX-Integrator プロジェクト	IAI_ACON-CA_DN_V100.cin	Ver.1.00
ファイル(拡張子 : cin)		

5. 対象機器とデバイス構成

5.1. 対象機器

接続の対象となる機器は以下のとおりです。

メーカ	名称	形式	
		形 NJ501-口口口口	
7417		形 NJ301-□□□□	
オムロン	DeviceNet ユニット(マスタ)	形 CJ1W-DRM21	
アイエイアイ	コントローラ	形 ACON-CA-ロ-DV-ロ	
	ACON-CA/DCON-CA	形 DCON-CA-□-DV-□	
アイエイアイ	アクチュエータ	—	

● 使用上の注意

本資料の接続手順および接続確認では、上記対象機器の中から 5.2.項に記載された形式およ びバージョンの機器を使用しています。

5.2項に記載されたバージョンより古いバージョンの機器は使用できません。

上記対象機器の中から 5.2.項に記載されていない形式、あるいは 5.2.項に記載されているバ ージョンより新しいバージョンの機器を使用する場合は、取扱説明書などにより仕様上の差 異を確認のうえ、作業を行ってください。

参考 参考

本資料は通信確立までの接続手順について記載したものであって、接続手順以外の操作、設置および配線方法は記載しておりません。機器の機能や動作に関しても記載しておりません。取扱説明書を参照するか、機器メーカまでお問い合わせください。 (株式会社アイエイアイ http://www.iai-robot.co.jp)

上記連絡先は、本資料作成時点のものです。最新情報は各機器メーカにご確認ください。

📄 参考

コントローラ ACON-CA/DCON-CA に接続可能なアクチュエータに関しましては、機器メーカまでお問い合わせください。(株式会社アイエイアイ http://www.iai-robot.co.jp)

5.2. デバイス構成

本資料の接続手順を再現するための構成機器は以下のとおりです。



メーカ	名称	形式	バージョン
オムロン	DeviceNet ユニット(マスタ)	形 CJ1W-DRM21	Ver.1.1
オムロン	CPU ユニット	形 NJ501-1500	Ver.1.08
オムロン	電源ユニット	形 NJ-PA3001	
オムロン	DeviceNet ケーブル	形 DCA1-5C10	
オムロン	T 分岐タップ	形 DCN1-1C	
オムロン	Sysmac Studio	形 SYSMAC-SE2口口口	Ver.1.09
オムロン	CX-Integrator	(Sysmac Studio に同梱)	Ver.2.59
オムロン	Sysmac Studio プロジェクトフ	IAI_ACON-CA_DN_V100.	Ver.1.00
	アイル	smc2	
オムロン	CX-Integrator プロジェクトフ	IAI_ACON-CA_DN_V100.	Ver.1.00
	アイル	cin	
_	パソコン(OS:Windows 7)	_	
_	USB ケーブル	—	
	(USB2.0 準拠 Bコネクタ)		
_	DC24V 電源(通信電源)	-	
アイエイアイ	コントローラ ACON-CA	形 ACON-CA-20I-DV-0-0	Ver.2.05
アイエイアイ	アクチュエータ	形 RCA2-GS4N-I-20 -4-30-A3-P	
アイエイアイ	DC24V 電源	形 PS-241	
アイエイアイ	USB ケーブル	形 CB-SEL-USB010	
アイエイアイ	USB 変換ユニット	形 RCB-CV-USB	
アイエイアイ	通信ケーブル	形 CB-RCA-SIO050	
アイエイアイ	モータ・エンコーダー体型ロボ	形 CB-ASEP2-MPA010	
	ットケーブル		
アイエイアイ	EDS ファイル	EDS_IANP3801_DN0_V_ 2_3.eds	Ver.2.3
アイエイアイ	RC 用パソコン対応ソフト	形 RCM-101-MW	Ver.9.05.00.0
		形 RCM-101-USB	U-J

使用上の注意

該当の EDS ファイルを事前に準備してください。最新の EDS ファイルは、株式会社アイエ イアイのホームページよりダウンロードが可能です。 株式会社アイエイアイ http://www.iai-robot.co.jp/download/network.html

なお、入手できない場合には株式会社アイエイアイまでお問い合わせください。

使用上の注意

機器固有のアイコンファイルがある場合は、EDS ファイルと同一フォルダに入れておいてく ださい。

使用上の注意

設定ファイルを使用する場合、オムロン株式会社より「Sysmac Studio プロジェクトファイ ル」と「CX-Integrator プロジェクトファイル」の最新2ファイルを事前に準備してください。 (ファイルの入手については、オムロン株式会社までお問い合わせください)

使用上の注意

Sysmac Studio は、本項記載のバージョン以降に、オートアップデートしてください。 なお、本項記載のバージョン以外を使用すると、7 章以降の手順に差異があることがありま す。その場合は、「Sysmac Studio Version 1 オペレーションマニュアル」(SBCA-362)を参 照して、手順と同等の処理を行ってください。

📑 参考

DeviceNet ケーブルおよびネットワークの配線については、「DeviceNet ユーザーズマニュ アル」(SCCC-308)の「第2章 ネットワークの構成と配線」を参照してください。 DeviceNetの幹線の両端に1つずつ終端抵抗をつけてください。



参考

本資料ではコントローラとの接続に USB を使用します。USB ドライバのインストールにつ いては、「Sysmac Studio Version 1 オペレーションマニュアル」(SBCA-362)の「付-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。



本資料ではコントローラ ACON-CA/DCON-CA との接続に USB を使用します。 USB ドライ バのインストールについては、「パソコン対応ソフト 取扱説明書」(MJ0155)の「1.3.3 USB 変換アダプタドライバソフトのインストール方法」を参照してください。

6. DeviceNet の設定内容

本資料で設定する通信パラメータおよびリモート I/O 通信の仕様を示します。 以降の章では説明内容により、コントローラ ACON-CA/DCON-CA を、「ACON-CA」または、 「相手機器」と略しています。

6.1. DeviceNet の通信パラメータ設定

コントローラと ACON-CA を DeviceNet で接続するための通信パラメータは、以下になります。

設定項目	コントローラ	ACON-CA		
	(DeviceNet ユニット)			
ユニット番号	0	—		
ノードアドレス(MAC ID)	63	0		
通信速度(bps)	500kbps	0(マスタユニットに自動追従)		
軸番号	-	0		
動作モード	-	0 リモート I/O モード(初期値)		
PIOパターン	-	0(初期值)		

6.2. リモート I/O 通信の割り付け

ACON-CA のリモート I/O 通信のデータは、コントローラのグローバル変数に割り当てられま す。リモート I/O 通信データの割り付けをスキャンリストといいます。相手機器データとグ ローバル変数の関係を以下に示します。

下記、グローバル変数は、「設定ファイル」に設定されています。

■出力エリア(コントローラ→ACON-CA)

相手機器データ	CJ ユニット用メモリ	グローバル変数名	データ型
ポート番号データ 00~15	%3200	DN00_DATA_OUT	WORD

■入力エリア (コントローラ←ACON-CA)

相手機器データ	CJ ユニット用メモリ	グローバル変数名	データ型
ポート番号データ 00~15	%3300	DN00_DATA_IN	WORD



コントローラで DeviceNet ユニットを使用する場合、スレーブデータは、CJ ユニット用メ モリに割り当てられます。プログラムなどでは、CJ ユニット用メモリに変数名をつけて使 用します。

Sysmac Studio では、CJ ユニット用メモリを示す場合、アドレスの先頭に「%」をつけます。

出力エリア	リモート	ポジション/	ハーフ直値モード	フル直値モード	リモート 1/0
n=3200	1/0 モード	簡易直値モード			モード2
n	ポート番号				ポート番号
	0~15	目標位置	目標位置	目標位置	0~15
n+1	/				
n+2	/	指令ポジション No.	位置注め値	位置注め値	上方的社
n+3	/	制御信号	位直次の幅	位直次の幅	ロ1月1月1月1日 (リザーゴ)
n+4		/	速度	法在长史	())–))
n+5			加減速度	还没怕足	
n+6			押付け電流制限値	バーン培用値工	/
n+7			制御信号	ノーノ境外値+	
n+8				ゾーン谙界値 –	
n+9				ノン売りに置	. /
n+10				加速度	
n+11				減速度	
n+12				押付け電流制限値	
n+13] /			負荷電流閾値	
n+14]/			制御信号1	
n+15	V	\bigvee		制御信号 2	V

■出力エリア詳細 本資料では、赤枠の「リモート I/O モード」を使用しています。

■入力エリア詳細 本資料では、赤枠の「リモート I/O モード」を使用しています。

入力エリア	リモート	ポジション/	ハーフ直値モード	フル直値モード	リモート 1/0
n=3300	1/0 モード	簡易直値モード			モード2
	ポート番号				ポート番号
	0~15	田左侍罢	田左侍聖	田左侍聖	0~15
	/	現住世世	現住世世	現住世世	占有領域
N+1	/				(リザーブ)
	/	完了ポジション No.			
n+2		(簡易アラーム ID)	指令電流	指令電流	現在位置
n+3	/	状態信号			
n+4	/	/	珀 左 诗 使	珀 左 诗 使	指合雷法
n+5	/		坑江还反	坑江还反	旧卫电机
n+6	/		アラームコード	アラームコード	/
n+7	/		状態信号	占右領域	
n+8				(日ギーゴ)	
n+9	. /				
n+10				诵筫移動回数	
n+11					
	. /			通算走行距離	
n+14	/			状態信号 1	
n+15	/	1/		状態信号 2	/

■ 参考

I/O フォーマットに関する詳細については、「DeviceNet 取扱説明書」(MJ0256)の「3.7 マ スタ局との交信」を参照してください。



データ型に配列型を指定する場合、Sysmac Studio では、以下の2つの入力方法があり、入力後は①は②に変換され、表示は常に②となります。
 ①WORD[3] / ②ARRAY[0..2] OF WORD

本資料では簡略化のため「WORD[3]」と表記しています。

(上記の例は、3つの配列要素を持つWORD型のデータ型を意味しています。)

7. DeviceNet の接続手順

本章では、『設定ファイルを使用する方法』を使い、コントローラと ACON-CA を DeviceNet で接続するための手順について記載します。

本資料では、コントローラおよび ACON-CA が工場出荷時の初期設定状態であることを前提 として説明します。機器の初期化については「8.初期化方法」を参照してください。

■設定概要

『設定ファイルを使用する方法』で DeviceNet のリモート I/O 通信を動作させるための処 理の関係を示します。



| 使用上の注意

オムロン株式会社より「Sysmac Studio プロジェクトファイル」と「CX-Integrator プロジェ クトファイル」の最新2ファイルを事前に準備してください。 (ファイルの入手については、オムロン株式会社までお問い合わせください)

7.1. 作業の流れ

DeviceNetのリモート I/O 通信を動作させるための手順は以下のとおりです。



7.2. ネットワークの配線

DeviceNet ケーブルの配線を行います。

7.2.1. DeviceNet ユニットのハード設定

DeviceNet ユニットのハードスイッチを設定し、ネットワークの配線を行います。

使用上の注意

電源 OFF 状態で設定してください。

1 コントローラの電源が OFF 状態 であることを確認します。

> ※電源 ON 状態だと、以降の操 作において手順どおりに進め ることができない場合があり ます。



5	ディップスイッチ2のみ ON に 設定します。(ディップスイッチ 1,3,4 は OFF に設定します。)	1 2 3 4 ≤	通信異常時 通信異常時 通信速度	リモートI/OのOUTエ リモートI/O通信継続/	リアの伊	保持/クリア(スレーブ機能時) マスタ機能時)
		ディップ スイッチ		機能		設定内容
	※通信速度は「500kbps」に設定	1		通信速度		下表参照
	します。	3	マスタ機能で	の通信異常時リモート I/O通	信継続(OFF* リモート I/O 通信継続 ON リモート I/O 通信禅続
		4	スレーブ機能 保持/クリア	での通信異常時リモート I/O	出力の(OFF* リモート I/O 出力クリア ON リモート I/O 出力保持
						*:工場出荷時設定
		71 1	(ッチ) 2	通信速度		
		OFF*	OFF*	125k ビット/s		
		ON	OFF	250k ビット/s		
		OFF	ON	500k ビット/s		
		ON	ON	設定不可		
		-		*:工場出荷時設定		
6	CPU ユニットに DeviceNet ユニ ットを接続します。 DeviceNet ケーブルおよび USB ケーブルを接続し、「5.2 デバイ ス構成」のように、パソコンと コントローラを接続します。	パソ コン USB ケ] コント ーブル	CPU ユニット □ - □ - ラ ↓	Device	eNet ユニット — エンドカバー
	通信電源用の DC24V 電源を接 続します。	D	C24V 電 (通信電源	電源ユニット 源 <u>泉</u>)		eviceNet ケーブル T 分岐タップ

7.3. アイエイアイ製 ACON-CA の設定

アイエイアイ製 ACON-CA の設定を行います。

7.3.1. ハード設定

ACON-CA のハードスイッチの設定を行います。



電源 OFF 状態で設定してください。



5	[モータ・エンコーダコネクタ] に、モータ・エンコーダー体型 ロボットケーブルを接続し、ロ ボシリンダと接続します。	モータ・エンコーダー体型 ロボットケーブル ロボシリンダ
6	 [電源コネクタ]に、DC24V電源を接続します。 ※配線の詳細は、「ACON-CA DCON-CAコントローラ 取扱説明書」(MJ0326)の「第2 章 配線」を参照ください。 	DC24V 電源
7	ACON-CA とパソコンを USB ケ ーブルと USB 変換ユニット、通 信ケーブルで接続します。 ※USB ケーブルはパソコンの [USB ポート] に、通信ケー ブルは ACON-CA の [SIO コ ネクタ] に接続します。	パソ コン USB 変換ユニット USB ケーブル 通信ケーブル SIO
8	ACON-CA 前面のモード切替ス イッチを [MANU]側に設定しま す。	ΜΑΝυ Δυτο
9	DeviceNet の通信電源を投入し ます。	
10	ACON-CA の電源を投入します。	

7.3.2. パラメータ設定

ACON-CA のパラメータ設定を行います。 パラメータ設定は「RC 用パソコン対応ソフト」で行いますので、対応ソフトおよび USB ドライバを、あらかじめパソコンにインストールしてください。

参考

ドライバなどのインストール方法については「パソコン対応ソフト 取扱説明書」(MJ0155) の「1.3 本ソフトウェアのインストール」を参照してください。

1	パソコンから「RC 用パソコン対 応ソフト」を起動します。	RC用パソコン対応ソフト
2	ソフトインストール後の初回起 動時のみ、[アプリケーション設 定] ダイアログが表示されます。 [ポート] に、使用している 「COM ポート番号」を選択し、 [OK]をクリックします。	アプリケ-ション設定 × *ホ° ート 00M4 ・ すべて表示 *ホ° ート(bps) 115200 ・ *最終軸No. 15 ・ ハ° ルス列モート * 時表示単位 mm ・ 簡易フ° ログラム開始位置 フ° ログラム先頭 ・ ホ° ジブションデータ表示方法 簡易表示 ・ 推奨範囲外入力警告 表示 ・
	※「パソコンのシリアルポート」 が複数存在する場合は、 Windowsのデバイスマネージ ャを表示し、「ポート(COM とLPT)」の下の「ACON-CA が接続されている COM ポー ト番号(右図の例:COM4)」 と同じポートを選択します。※デバイスマネージャは[コン トロールパネル]から、[デバ イスマネージャ]を選択して ください。	サーホ*モニタファイル保存形式 設定 (「*」印の項目は次回起動時または 「再接続」実行後から有効となります) パ*スワート*変更 ✔ OK メキャンセル プバイスマネージャー ファイル(E) 操作(A) 表示(Y) ヘルレプ(H) マアイル(E) 操作(A) 表示(Y) ヘルレプ(H) マアイル(F) (COM と LPT) マアイル(R) Active Management Technology - SOL (COM3) マア 通信ポート (COM1)



7	メニューバーから [パラメータ]	RC用パッソコン対応ソフト
	-[編集]を選択します。	
		□
0		
ð	が表示されます。	
		2-#*
	パラメータ項目が上下にスクロ	No パッテメータ名称 設定値 へ 24 ソッシュ 着界2 - 個「mm] -0.30
	ールしますので、「PIO パターン	25 PIO//° 多->選択 28 DIO/° 5->送港府 10 DIO/° 5->送港府 10 DIO/° 5->送港府
	選択」(No.25)を表示し、設定値	20[10/37]还度[mm/sec] 100 27]移動指令種別[0:レベル/1:エッジ] 0 -
	が「0」になっていることを確認	
	します。	
9	下記のパラメータの [設定値]	■ パ* ラメー9[軸No.0]
	をそれぞれ設定します。	
		2-サ [×] No N°5½-b2称 解定値 ▲
	84:フィールドバス動作モー	
	ト:0(リモートI/Oモート)	85 / バールト / ト / ト / ト / ト / ト / ト / ト / ト / ト /
	85: J7-ルトハスノートアト	87 ネットワークタイプ 2 88 ソフトウェアリミットマーシン「mm]
	レス:0	
	00. ノイールドハス通信还及:0	
	※「設定値]を修正すると、該	
	当の設定入力値が赤色表示と	
	なります。(例:[設定値] を	
	「0」に修正した場合は「 <mark>0</mark> 」(赤	
	字)表示となります)	
10	メニューバーから [パラメータ]	パ [®] ラメータ(P) モニタ(M) 設定(S) 2/
	ー[コントローラへ転送]を選	
	択します。	D>hu-ラへ転送(L)
		- 印刷(P) 10
	「確認」ダイアログが表示され	確認
	ますので、内容を確認して、「は	
	い]をクリックします。	
	_	■ ● よろしいですか?
	※手順 8,9 で設定値の修正がな	
	かった場合には、[確認] ダイ	
	アログは表示されませんの	(はい(Y) しいえ(N)
	で、手順12に進んでください。	

11	[確認]ダイアログが表示され	確認	
	ますので、内容を確認して、[は い]をクリックします。	2>トローラを再起動しますか?	
		(はい(Y) いいえ(N)	
	右図のような再起動中のウィン ドウが表示されます。	RC用パソコン対応ソフト コントローラ再起動中 [軸No.0]	
12	ACON-CA の再起動後、 ACON-CA 前面のモード切替ス イッチを[AUTO]側に設定しま す。	MANU AUTO	
	※モード切替スイッチは、 ACON-CA の電源が ON 状態 でも切り替えが可能です。		

7.4. コントローラの設定

コントローラの設定を行います。

7.4.1. Sysmac Studio の起動とプロジェクトファイルの読み込み

Sysmac Studio を起動し、「Sysmac Studio プロジェクトファイル」を読み込みます。 Sysmac Studio と USB ドライバをあらかじめパソコンにインストールしてください。





8	[グローバル変数] タブが表示 されます。 表示されたタブ内に、「6.2.リモ ート I/O 通信の割り付け」に記載 しているグローバル変数が設定 されていることを確認します。 メニューバーから、[プロジェク ト] - [全プログラムチェック] を選択します。	ごログラミング グローバル変数 × 名称 I データ型 初期値 割付先 DN00_DATA_OUT WORD %3200 DN00_DATA_IN WORD %3300 プロジェクト(P) コントローラ(C) シミ 全プログラムチェック(C) F7 部分プログラムチェック(S) Shift+F7
10	 [ビルドウィンドウ] タブが表示されます。 エラーおよびワーニングが、ともに「0」であることを確認します。 メニューバーから、[プロジェクト] - [リビルド]を選択します。 	ビルドウィンドウ 本のエラー への フーニンフ 「 」 概要 」 プログラム 」 発生箇所 」 日 アウトブットウィンド ビルドウィンドウ (プロジェクト) プロジェクト(P) コントローラ(C) シミ 全プログラムチェック(C) F7 部分プログラムチェック(S) Shift+F7 ビルド(B) F8 リビルド(B) F8
12	確認用のダイアログが表示され ますので、問題がないことを確 認し、[はい] をクリックします。	Sysmac Studio
13	エラーおよびワーニングが、と もに「0」であることを確認しま す。	ビルドウィンドウ

7.4.2. オンライン接続とプロジェクトデータの転送

Sysmac Studio をオンライン接続し、プロジェクトデータをコントローラに転送します。 転送後、必要により、コントローラのリセットを行います。



必要により、手順 17 で、コントローラのリセットを行う場合は、安全を確認し てから行ってください。

1	メニューバーから、[コントロー ラ] ー [デバイス変更] を選択 します。	コントローラ(C) シミュレーション(S) ツー 通信設定…(C) デバイス変更(V)
2	 [デバイス変更] ダイアログが表示されます。 [デバイス] および [バージョン] が、右図のように使用する機器の設定になっていることを確認します。 ※設定内容が異なる場合は、プルダウンメニューから選択し、[OK]をクリックしてください。 	 ■ デバイス変更 ▼バイス選択 カテゴリ コントローラ デバイス NJ501 1500 バージョン 1.08 ●K キャンセル
2	[キャンセル]をクリックしま す。 手順2で設定を変更した場合、	
5	[ビルド] ダイアログが表示さ れますので、内容を確認し、[は い] をクリックします。	ビルドを実行しますか? はい(Y) いいえ(N)





📑 参考

コントローラとのオンライン接続に関する詳細については、「Sysmac Studio Version 1 オ ペレーションマニュアル」(SBCA-362)の「第5章 コントローラとの接続」を参照してくだ さい。

9 メニューバーから、[コントロー	コントローラ(C) シミ	ュレーション(S) ツ・
ラ]-[同期]を選択します。	・ 通信設定(C) デバイス変更(V)	
	オンライン(0)	Ctrl+W
	オフライン(F)	Ctrl+Shift+W
	同期(Z)	Ctrl+M

10	 [同期] ダイアログが表示されます。 転送したいデータ(右図では、 [NJ501])にチェックがついていることを確認して、[転送[パソコン→コントローラ]]をクリックします。 ※ [転送 [パソコン→コントローラ]]を実行すると、SysmacStudioのデータをコントローラに転送して、データの照合を行います。 	同期 パソコン: データ名 パソコン: 更新日時 コントローラ: 更新日 コントローラ: データ名 詳細照合 NS01 2013/04/24 153650 - - R機 回期済み (1) (1) (1) 日 伊持支数の現在値を初期化する(有効: パソコン+コントローラ). - - 日 プログラムのソースを転送しない(有効: パソコン+コントローラ). * オプジョンを変更すると全データを再転送します. ・ CI局能信ユニットのパラメータ/ EtherCATスレーブの/ (シウアップパウメータ) - - ・ CI局能信ユーットのパラメータ/ EtherCATスレーブの/ (シウアップパウォータ) - - ・ CI局能信ユーットのパラメータ/ EtherCATスレーブの/ (シウアップパウォータ) - - ・ CI局能信ユーットのパラメータ/ EtherCATスレーブの/ (シウアップパウォータ) - - ・ CI局能信ユーットのノラントローラにデークがないので、全てのデータを転送します. - - ・ 医ご パインコントローラにの - - - ・ CIの - - -<
11	確認用のダイアログが表示され ますので、問題がないことを確 認し、[はい] をクリックします。	Sysmac Studio コントローラの動作が停止しても問題がないことを確認してください。 プログラムモードに変更します。このとき、EtherCATスレープはリセットされ、強制値リフレッシュを解除します。 よろしいですか?(Y/N) 【はいの】 いいえ(N)
	同期中の画面が表示されます。	圆期中 80%
	確認用のダイアログが表示され	
	ますので、問題がないことを確認していいましたなります。	Sysmac Studio
	認し、[いいえ] をクリックします。 ※「運転モード」に戻さないよ	コントローラの動作を開始しても問題がないことを確認してください。 運転モードに変更してもよろしいですか?(Y/N) はい(Y) いいえ(N)
	うにしてください。	

12	 同期したデータの文字色が[同期済み]色になり、 「同期は成功しました。」と表示されていることを確認します。 問題がなければ、[閉じる]をクリックします。 ※「同期は成功しました。」と表示されることで、Sysmac Studioのプロジェクトデータとコントローラのデータが一致したことを示します。 ※同期が失敗した場合は、配線 	□周期 ・ ハッコン: アータ名 パソコン: 更新日時 コントローラ: 更新日 コントロ つ: データ名 詳細照合 2013/04/24 15:36:50
	を確認のっえ、手順1から冉 実行してください。	
13	[コントローラステータス] が [プログラムモード] になって いることを確認します。 [ERR/ALM]が緑点灯している場 合は、手順 14~22 の処理は不要 です。「7.5.ネットワークの設定」 に進んでください。	コントローラステータス ↓ ■ × ONLINE ● 192.168.250.1 ERR/ALM ● プログラムモード
	※[ERR/ALM]が赤点灯している 場合は、手順 14~22 の処理を 行い、[ERR/ALM]を緑点灯に してください。	コントローラステータス ↓ ↓ ■ × ONLINE ● 192.168.250.1 ERR/ALM ● プログラムモード
14	メニューバーから、[ツール] - [トラブルシュート、イベント ログ]を選択します。	ツール(T) ヘルプ(H) トラブルシュート、イベントログ…(T)
15	右図のダイアログが表示されま したら、内容を確認して、[OK] をクリックします。	トラブルシュート・イベントログ イベントログの読出しに失敗しました。 OK

16 [トラブルシュート・イベント ログ]ダイアログが表示されま す。 [コントローラ異常]タブに、

[I/O 設定チェックエラー]のみ 表示されていることを確認しま す。

※その他のエラーが発生してい る場合は、「NJシリーズ CPUユニット ユーザーズマ ニュアル ソフトウェア編」 (SBCA-359)を参照して、異常 状態を解除してください。

[**■**×**■**] をクリックして、ダイ アログを閉じます。



17	メニューバーから、[コントロー	コントローラ(C) シミュレー	ーション(S) ツール
	ラ] – [コントローラリセット]	通信設定(C)	
	を選択します。	デバイス変更(V)	
		オンライン(0)	Ctrl+W
		オフライン(F)	Ctrl+Shift+W
		同期(Z)	Ctrl+M
		転送(A)	+
		動作モード(M)	•
		モニタ(N)	
		モニタ停止(N)	
		セット/リセット(S)	•
		強制値リフレッシュ(F)	•
		MC試運転(U)	•
		MCモニタテーブル(T)	
		SDメモリカード(D)	
		コントローラ時計(K)	
		アクセス権強制解放(C)	
		CPUユニット名称更新(P))
		セキュリティ(E)	•
		メモリオールクリア…(L)	
		コントローラリセット(R))

18	確認用のダイアログが表示され ますので、内容を確認し、[はい] をクリックします。	Sysmac Studio 本操作は、コントローラをリセットします。 負荷出力やSDメモリカードへのアクセス状態を確認した上で実施してください。 リセット後、オフラインに戻ります。 コントローラ起動後、再度、オンラインしてください。 リセットしてもよろしいですか? (Y/N) はい(Y) しいいえ(N) Sysmac Studio
10	コントローラがリセットされ	本当にリセットしてもよろしいですか? (Y/N) はい(Y) いいえ(N)
19	コンドローフがりビッドされ、 Sysmac Studio はオフライン状 態になります。 上段の黄色い枠が消えます。 手順 6~8 の操作をして、オンラ イン状態にします。	構成・設定 構成・設定
20	メニューバーから、[コントロー ラ] ー [動作モード] ー [プロ グラムモード] を選択します。	コントローラ(C) シミュレーション(S) ツール(T) ヘルプ(H) 通信設定(C) デバイス変更(V) オンライン(O) Ctrl+W オフライン(F) Ctrl+Shift+W 同期(Z) Ctrl+M 転送(A) , 動作モード(M) , モニタ(N) ブログラムモード(P) Ctrl+1
21	右図のダイアログが表示されま すので、問題がないことを確認 し、[はい] をクリックします。	Sysmac Studio コントローラの動作が停止しても問題がないことを確認してください。 プログラムモードに変更してもよろしいですか? (Y/N) はいM いいえ(M)
22	[コントローラステータス]の [ERR/ALM]が緑点灯し、[プログ	コントローラステータス • 1

7.5. ネットワークの設定

DeviceNet のリモート I/O 通信の設定を行います。

7.5.1. CX-Integrator の起動と EDS ファイルのインストール

CX-Integrator を起動し、EDS ファイルをインストールします。





7.5.2. プロジェクトファイルの読み込み

「CX-Integrator プロジェクトファイル」を読み込みます。

1	メニューバーから[ファイル] -[開く]を選択します。	ファイル(F) 編集(E) 表示(V) ネットワーク(N) デル ・新規作成(N) ・Ctrl+N ・ ・ ・
2	[開く] ダイアログが表示され ますので、 [IAI_ACON-CA_DN_V100.cin] (CX-Integrator プロジェクトフ ァイル)を選択し、[開く] をク リックします。	
3	 [ネットワーク構成ウィンド ウ]に、右図のように以下の機 器が表示されます。 #63:CJ1W-DRM21 #00:IANP3801-DN0 ※相手機器のアイコンは、 [IANP3801-DN0]デバイスに なります。 	#63 #00 CJ1W-DRM21 IANP3801-DN0



▶ 使用上の注意

以降の手順を実施する前に、DeviceNet ケーブルが接続されていることを確認ください。 接続されていない場合、各機器の電源を OFF にしてから DeviceNet ケーブルを接続してく ださい。

7.5.3. オンライン接続とスキャンリストの転送 コントローラとオンライン接続し、設定した構成デバイスの設定内容(スキャンリスト) をコントローラ経由で DeviceNet ユニットに転送します。転送が完了するとリモート I/O 通信が自動的に開始します。



🔄 参考

コントローラとオンライン接続ができない場合は、ケーブルの接続状態等を確認してくださ い。あるいは、手順1に戻って、設定内容を確認して各手順を再実行してください。 詳細については、「CX-Integrator Ver.2.□ ネットワークコンフィグレーションツール オペ レーションマニュアル」(SBCA-347)の「通信共通編 第2章 基本操作」を参照してくだ さい。

 4 [オンライン接続情報ウィンドウ]の[DeviceNet]を右クリックし、[接続]を選択します。 5 [ネットワークの選択]ダイア 	 □・県 オンライン USB [NJ501-1500] ネット(0), ノート(0) □・学 接続先PLC [NJ501-1500] ネット(0), ノート(0) ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・
ログで[DeviceNet]を選択し、 [OK]をクリックします。	下記リストから接続対象とするフロジェクトのネットワークを選択 してください。 N1(Device Net)ネット(ー) 新規ネットワーク2旦加 OK キャンセル
6 [オンライン接続情報ウィンド ウ]の[DeviceNet]がオンライン 状態(ジアイコン)になったことを確認します。	□
 7 [ネットワーク構成ウィンドウ] 上の[CJ1W-DRM21]を右クリックし、[パラメータ] - [編集]を選択します。 	パ* ラメータ(P) ・ ・ ・
8 [デバイスパラメータの編集] ダイアログが表示されますの で、[ダウンロード]をクリック します。	デパパイスパラメータの編集 通信サイクル時間 メッセージ 監視タイマ スレーフ ? 採縦能 スク全般 マスタレ/O書川付(OUT) マスタは/O書川付(IN) 未登録デジハイス一覧 <li< td=""></li<>



7.6. DeviceNet 通信の確認

DeviceNet のリモート I/O 通信が正しく実行されていることを確認します。

7.6.1. 接続状態の確認

DeviceNet の接続状態を確認します。





7.6.2. データ送受信の確認

正しいデータが送受信されていることを確認します。



1	[ウォッチウィンドウ(プロジェク ト)]タブを選択します。	アウトブットウィンドウ 「「アウトブットウィンドウ」 、ビルドウィンドウ 「□ ウォッチウィンドウ(プロジェクト)
2	[ウォッチウィンドウ(コントロー ラ)]には、以下のようにモニタす る [名称] が入力されています。 DN00_DATA_OUT DN00_DATA_IN	ウォッチウィンドウ(プロジェクト)コントローラ名名称new_Controller_0DN00_DATA_OUTnew_Controller_0DN00_DATA_INnew_Controller_0名前を入力
3	[表示形式] に[Hexadecimal]を選択 します。	割付先 表示形式 %3200 Hexadecimal ▼ %3300 Hexadecimal ▼
4	[DN00_DATA_OUT]の [変更] エリ アに、「1111」を入力します。	名称 モニタ値 変更 DN00_DATA_OUT 0000 1111 DN00_DATA_IN E000
	数値入力後、キーボードの Enter キ ーを入力します。[モニタ値] が 「1111」に変わります。	名称 I モニタ値 変更 DN00_DATA_OUT 1111 1111 DN00_DATA_IN E000
5	「RC 用パソコン対応ソフト」のメ ニューバーから[モニタ]-[ステ ータス]を選択します。	モニタ(M) 設定(S) ワィンドワ(V
	※ツールを終了している場合は、 「7.3.2.パラメータ設定」の手順 1 ~4 を実行してください。	■ コントローラアラームリスト(A) 誕 速度/電流(M) サーホ [*] モニタ(B)

_		
6	「スナーダスウィントウ」が表示さ	
	れます。	
		■375-357 現在位置[mm] 0.00 <u>主電源</u> サーホ*オン 電流値(mA) 18 タイフ [*] DeviceNet
		現在速度[mm/s] 0.00 原点復帰完了 RUN 定格電流比(%) 1.1 アドレス 0
		アラームコート* 000 原点確認と// AUTO 通信速度 自動追従 サイルト/15603 0.000 55-40-5 55-40-5 55-40-5
		942/094a(42) 0.000 過音荷レベル[X] 1 MAC7トジス
		入力デーウ(PIOn*ワーン=0) 出力デーウ(PIOn*ワーン=0) 特殊入力ポート
		日本か 17/28 日本か 17/2
		PC2 OFF PM2 OFF OFF OFF PC4 OFF PM4 OFF (予約3) OFF
		PC8 OFF PM8 OFF PC16 ON PM16 OFF (原点確認セッサ OFF
		PC32 OFF PM32 OFF (予約) OFF
		- OW P20NE OFF モート SW OFF 日本 OFF
		RMOD OFF HEND OFF (予約) OFF (予約) OFF
		*STP ON SV OFF (予約) OFF CSTR OFF *EMGS ON (予約) OFF
		RES OFF 本ALM ON (予約) OFF
	$[\lambda \pi \vec{r} - \phi]$ (PIO パターン=0)]	
	の「状態」が上から順に以下のよう	- 入力木°-ト(PION°ターン=0)
	になっていることを確認します。	名称 状態
	[ON]	PC1 ON
	[OFF]	PC2 OFF
	[OFF]	PC4 OFF
	[OFF]	PC8 QEE
		PC16 ON
		PC32 OFF
		- OFF
		- OFF
	IOFF]	BKLS
	[OFF]	
	ION]	
	IOFF1	
	ÎOFFÎ	
	[OFF]	
		RES OFF
	※「 入力データ (PIO パターン=0)]	SON
	の一番上の項日[PC1]か	
	[CIO3200]の[ビット0]に相当し、	
	以下 4 項目ごとに区切り ON=1、	
	OFF=0 として 16 准数で表記す	
	ると、[状態]は「1111」を表して	
	おり、手順 10 でセットした値と	
	一致していることがわかります。	
	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	

8	[出力データ(PIO パターン=0)]	-出力ポート(PIOパターン=0)
	の内容を記録します。	名称 状態
		PM1 OFF
	※右図の例では、「出力データ(PIO	PM2 OFF
	パターン=0)]の「状能」を前毛	PM4 OFF
		PM8 QEE
	順と回体に 10 進致で衣記9 ると	PM16 OFF
	「E000」になります。	PM32 OFF
		MOVE OFF
		ZONE1 OFF
		PZONE OFF
9	[DN00_DATA_IN]の [モニタ値] が、	名称 「モニタ値」 変更
	「E000」であることが確認できま	DN00_DATA_OUT 1111 1111
	す。	DN00_DATA_IN E000

8. 初期化方法

本資料では、工場出荷時の初期設定状態であることを前提としています。 初期設定状態から変更された機器を利用される場合には、各種設定が手順どおりに進めるこ とができない場合があります。

■ 8.1. コントローラの初期化

コントローラを初期設定状態にするためには、CPU ユニットの初期化と DeviceNet ユニットの初期化が必要になります。初期化前にコントローラをプログラムモードにしてください。

8.1.1. DeviceNet ユニット

DeviceNet ユニットの設定を初期設定状態に戻すためには、Sysmac Studio にて、[CPU・ 増設ラック]内の[CJ1W-DRM21]の[高機能ユニット設定の編集]を選択します。 [スキャンリストのクリアスイッチ]の、[スキャンリストのクリア]を選択します。

構成・設定					
CPU・増設ラック	× 0[그:	ニット 0] : CJ1W-DRI×	+		
表示パラメータグルー	・プ: 全てのパラメータ	1			
項目名		設定値			単位
スキャンリスト有効スイッチ		わ			
スキャンリストクリアスイッチ	[オフ		V	
リモートI/O通信開始スイッチ		わ			
リモートI/O通信停止スイッチ		スキャンリストのフクリア			
マスタ機能有効スイッチ	[わ		•	
「「「海道光信」トコル」イ	Г	47		-	

[適用]をクリック後、[転送 [パソコン→コントローラ]]を選択します。

◀ 構成・設定			[] Q. Q.
CPU・増設ラック ×	0[ユニット0]:	CJ1W-DRI× +		
(表示パラメータグループ:全て	のパラメータ]	
項目名	1	設定値	単位	[~]
スキャンリスト有効スイッチ	わ		T	-
スキャンリストクリアスイッチ	スキャンリストのソ	1/17	V	
リモートI/O通信開始スイッチ	わ		T	
リモートI/O通信停止スイッチ	わ		▼	
マスタ機能有効スイッチ	77			\sim
			デフォル	ト値に戻す
		<デフォルト値>オフ		
		<設定アトレス>チヤ	ネルに01500, ヒッ	r:1
転送パソコン→コントローラ	う] 転送[コントロ]−ラ→パソコン]	照合	
		ОК	キャンセル	適用

8.1.2. CPU ユニット

CPU ユニットの設定を初期設定状態に戻すためには、Sysmac Studio のメニューバーから [コントローラ] – [メモリオールクリア]を選択します。[メモリオールクリア] ダイ アログが表示されますので、内容を確認し、[OK]をクリックします。

📓 メモリオールクリア			
- メモリオールクリア 接続先のコントローラ 初期化するエリアを	5の対象エリアを初期化する機能です。 観認の上、OKボタンを押下してください。		
CPUユニット名称: 形式・	new_Controller_0		
エリア:	ユーザプログラム		
	ユーザ定義変数		
	コントローラの構成・設定		
	セキュリティ情報 場応接頭の恐宅(東オンニノン・接結時に初期ル)		
	操作権限の設定(再オノライノ接続時に初期化)		
▲ イベントログをク	■ イベントログをクリアする。		
	OK キャンセル		

8.2. アイエイアイ製 ACON-CA の初期化

アイエイアイ製 ACON-CA の初期化方法については、「パソコン対応ソフト 取扱説明書」 (MJ0155)の「付録:パラメータ(工場出荷時)初期化方法」を参照してください。

9. 付録1 リモート I/O 通信の設定内容詳細

本資料で設定している DeviceNet のリモート I/O 通信を行うための設定内容の詳細を示しま す。

9.1. グローバル変数テーブル

コントローラでは、リモート I/O 通信のデータをグローバル変数として扱います。グローバル変数の設定内容を以下に示します。グローバル変数テーブルは、Sysmac Studio で設定します。

名称	データ型	割付先	相手機器の割り当て
DN00_DATA_OUT	WORD	%3200	ポート番号データ 00~15(2 byte)
DN00_DATA_IN	WORD	%3300	ポート番号データ 00~15(2 byte)

参考 参考

I/O フォーマットに関する詳細については、「DeviceNet 取扱説明書」(MJ0256)の「3.7 マ スタ局との交信」を参照してください。

■ 参考

同一アドレスに、複数の変数を割り付けることも可能ですが、プログラムの可読性およびデ バッグの難しさから推奨できません。この場合、初期値を設定する変数は1つだけにしてく ださい。それぞれの変数に異なる初期値設定をすると、初期値が不定になります。



データ型に配列型を指定する場合、Sysmac Studio では、以下の2つの入力方法があり、入力後は①は②に変換され、表示は常に②となります。
 ①WORD[3] / ②ARRAY[0..2] OF WORD
 本資料では簡略化のため「WORD[3]」と表記しています。
 (上記の例は、3つの配列要素を持つ WORD 型のデータ型を意味しています。)

10. 付録 2 ツールによるリモート I/O 通信の設定

本章では、設定ファイルを使用しないでツールによるコントローラの設定をする方法(『最初 からパラメータを設定する方法』)について記載します。 また、設定ファイルのパラメータを変更したい場合も本章を参考にして行います。

┃10.1.リモート I/O 通信の設定概要

『最初からパラメータを設定する方法』でリモート I/O 通信を動作させるための処理の関係 を示します。



|10.2.『最初からパラメータを設定する方法』での作業の流れ

『最初からパラメータを設定する方法』での DeviceNet のリモート I/O 通信を接続設定する 手順は以下のとおりです。

本章では、「設定ファイル」を使用せずに、ツールを使って入力する方法について 「10.3. ツールを使用したコントローラ設定の入力」、「10.4.ツールを使用したネットワーク設定の入 力」の2箇所(以下の赤枠部分)の詳細を説明します。

「7.2.ネットワークの配線」、「7.3.アイエイアイ製 ACON-CA の設定」、「7.6.DeviceNet 通信の確認」については『設定ファイルを使用する方法』と処理内容が同じため、7章の手順を参照してください。



10. 付録2 ツールによるリモート 1/0 通信の設定



| 10.3. ツールを使用したコントローラの設定|

ツールを使用して、コントローラの設定を行います。

10.3.1. Sysmac Studio の起動とコントローラのパラメータ設定

Sysmac Studio を起動し、コントローラのパラメータを設定します。 Sysmac Studio と USB ドライバをあらかじめパソコンにインストールしてください。



参考

コントローラとのオンライン接続に関する詳細については、「Sysmac Studio Version 1 オペレーションマニュアル」(SBCA-362)の「第5章 コントローラとの接続」を参照してください。





13	[CPU・増設ラック] タブに、	CPU・増設ラック ×
	ユニットが追加されます。	
14	追加されたユニットを選択しま す。 [形式名]が[CJ1W-DRM21]で、 [ユニット番号]が[0]であるこ とを確認します。	項目名 設定値 デバイス名 J01 形式名 C/1W-DRM21 製品名称 DeviceNetマスタコニット パージョン 1.1 仕様 マスタ、スレープ*機能付き、最… ラック番号 0 ユニット番号 0 高機能ユニット設定 設定 高機能ユニット設定 高機能ユニット設定の編集
15	メニューバーから、[コントロー ラ] – [オフライン] を選択し、 [エディットウィンドウ] 上段 の黄色い枠が消えたことを確認 します。	コントローラ(C) シミュレーション(S) ツー 通信設定(C) デバイス変更(V) オンライン(0) Ctrl+W オフライン(F) Ctrl+Shift+W
		し 構成・設定

10.3.2. グローバル変数の設定

リモート I/O 通信で使用するグローバル変数を設定します。

1	[マルチビューエクスプロー ラ]から、[プログラミング]- [データ]-[グローバル変数] をダブルクリックします。	 ▼ プログラミング ▼ 目 POU ▼ 目 プログラム ▼ 回 Program0 □ 를 Section0 □ ≣ ファンクション □ 国 ブークションブロ ▼ 田 データ □ 国 データ型 □ ロ グローバル変数 ▶ 由 タスク
2	 [エディットウィンドウ]に、 [グローバル変数]タブが表示 されます。 [名称]の下をマウスでクリッ クすると、新規変数を入力でき るようになります。 [名称]に、[DN00_DATA_OUT] を入力します。 [データ型]に、[WORD]を入力します。 [割付先]に、[%3200]を入力します。 	プログラミング ① Q Q グローバい姿数 × 名称 名称 「データ型 初期値 割付先」保持 コンパネットワーク公開 BOOL 非公開 名称 「データ型 初期値 割付先」保持 コンパネットワーク公開 DN00_DATA_OUT BOOL 名称 「データ型 初期値 割付先」保持 コンパネットワーク公開 A称 「データ型 初期値 割付先」保持 コンパネットワーク公開 Q 「非公開
3	 入力確定後、マウスの右ボタン をクリックし、メニューから、 [新規作成]を選択します。 手順2と同様に、新規作成エリ アに以下のデータを入力しま す。 名称:DN00_DATA_IN データ型:WORD 割付先:%3300 	保持 コンス・ネットワー 非公開 新規作成(N) 新規作成(N) 新規作成(N) 名称 ビデータ型 (初期値) 割付先 (保持・コン・ネットワーク公開 DN00_DATA_OUT WORD %3200 単公開 DN00_DATA_IN WORD %3300 単公開

10.3.3. オンライン接続とプロジェクトデータの転送

Sysmac Studio をオンライン接続し、プロジェクトデータをコントローラに転送します。 転送後、必要により、コントローラのリセットを行います。



1	メニューバーから、[プロジェク	プロジェクト(P) コントローラ(C) シミ
-	ト] ー [全プログラムチェック]	全プログラムチェック(C) F7
	を選択します。	部分プログラムチェック(S) Shift+F7
2	[ビルドウィンドウ] タブが表	ピルドウィンドウ
_	示されます。	
	エラーおよびワーニングが、と	概要 プログラム 発生箇所
	もに「0」であることを確認しま	
	す。	日アウトブットウィンドタ ビルドウィンドウ (プロジェクト)
2	メニューバーから、[プロジェク	プロジェクト(P) コントローラ(C) シミ
5	ト]-[リビルド]を選択しま	全プログラムチェック(C) F7
	す。	部分プログラムチェック(S) Shift+F7
		ビルド(B) F8
		リビルド(R)
Δ	確認用のダイアログが表示され	Sysmac Studio
	ますので、問題がないことを確	
	ますので、問題がないことを確 認し、[はい] をクリックします。	【リビルド】を実行すると、すべてのプログラムが再ビルドされます。 完了までは、時間がかかる場合があります。続けますか。
	ますので、問題がないことを確 認し、[はい] をクリックします。	[リビルド]を実行すると、すべてのプログラムが再ビルドされます。 完了までは、時間がかかる場合があります。続けますか。
	ますので、問題がないことを確 認し、[はい] をクリックします。	[リビルド]を実行すると、すべてのプログラムが再ビルドされます。 完了までは、時間がかかる場合があります。続けますか。 はいい いいえ(N)
5	ますので、問題がないことを確 認し、[はい] をクリックします。 [ビルドウィンドウ] タブ内の	[リビルド]を実行すると、すべてのプログラムが再ビルドされます。 完了までは、時間がかかる場合があります。続けますか。 はい(Y) いいえ(N)
5	ますので、問題がないことを確 認し、[はい] をクリックします。 [ビルドウィンドウ] タブ内の エラーおよびワーニングが、と	[リビルド]を実行すると、すべてのプログラムが再ビルドされます。 完了までは、時間がかかる場合があります。続けますか。 はい(Y) いいえ(N) ビルドウィンドウ (1 コラー) 0 フーニンク
5	ますので、問題がないことを確 認し、[はい] をクリックします。 [ビルドウィンドウ] タブ内の エラーおよびワーニングが、と もに「0」であることを確認しま	[リビルド]を実行すると、すべてのプログラムが再ビルドされます。 完了までは、時間がかかる場合があります。続けますか。 はい(Y) いいえ(N) ビルドウィンドウ ビルドウィンドウ I 1 概要 I プログラム A 発生箇所 I
5	ますので、問題がないことを確 認し、[はい] をクリックします。 [ビルドウィンドウ] タブ内の エラーおよびワーニングが、と もに「0」であることを確認しま す。	[リビルド]を実行すると、すべてのプログラムが再ビルドされます。 完了までは、時間がかかる場合があります。続けますか。 はい(Y) いいえ(N) ビルドウィンドウ ビルドウィンドウ メロエラー A ロ フーニンク」 I 「 概要 」 プログラム 」 発生箇所 」
5	ますので、問題がないことを確 認し、[はい] をクリックします。 [ビルドウィンドウ] タブ内の エラーおよびワーニングが、と もに「0」であることを確認しま す。	[リビルド]を実行すると、すべてのプログラムが再ビルドされます。 完了までは、時間がかかる場合があります。続けますか。 はい() いいえ(N) ビルドウィンドウ ビルドウィンドウ イ ビルドウィンドウ イ ビルドウィンドウ (プロジェクト)
5	ますので、問題がないことを確 認し、[はい] をクリックします。 [ビルドウィンドウ] タブ内の エラーおよびワーニングが、と もに「0」であることを確認しま す。 メニューバーから、[コントロー	[リビルド]を実行すると、すべてのプログラムが再ビルドされます。 完了までは、時間がかかる場合があります。続けますか。 はい() いいえ() ビルドウィンドウ ビルドウィンドウ ビルドウィンドウ ブログラム 「 発生箇所 「 ゴントローラ(C) シミュレーション(S) ツー
5	ますので、問題がないことを確 認し、[はい] をクリックします。 [ビルドウィンドウ] タブ内の エラーおよびワーニングが、と もに「0」であることを確認しま す。 メニューバーから、[コントロー ラ] - [オンライン] を選択し	[リビルド]を実行すると、すべてのプログラムが再ビルドされます。 完了までは、時間がかかる場合があります。続けますか。 はい(Y) いいえ(N) ビルドウィンドウ ビルドウィンドウ ビルドウィンドウ / ビルドウィンドウ (プロジェクト) コントローラ(C) シミュレーション(S) ツー 通信設定(C)
5	ますので、問題がないことを確 認し、[はい] をクリックします。 [ビルドウィンドウ] タブ内の エラーおよびワーニングが、と もに「0」であることを確認しま す。 メニューバーから、[コントロー ラ] - [オンライン] を選択し ます。	「リビルド]を実行すると、すべてのプログラムが再ビルドされます。 完了までは、時間がかかる場合があります。続けますか。 はい(Y) いいえ(N) ビルドウィンドウ ビルドウィンドウ ・ プログラム 「発生箇所」 ・ プログラム 「発生箇所」 ・ プログラム 「発生箇所」 ・ プログラム 「アウトブットウィンドウ 〈ビルドウィンドウ (プロジェクト) こントローラ(C) シミュレーション(S) ツー 通信設定…(C) デバイス変更(V)
5	ますので、問題がないことを確 認し、[はい] をクリックします。 [ビルドウィンドウ] タブ内の エラーおよびワーニングが、と もに「0」であることを確認しま す。 メニューバーから、[コントロー ラ] - [オンライン] を選択し ます。	[リビルド]を実行すると、すべてのプログラムが再ビルドされます。 完了までは、時間がかかる場合があります。続けますか。 はい(Y) いいえ(N) ビルドウィンドウ ビルドウィンドウ ビルドウィンドウ (プログラム 発生箇所 日 アウトブットウィンドウ (ビルドウィンドウ) (プロジェクト) コントローラ(C) シミュレーション(S) ツー 通信設定(C) デバイス変更(V) オンライン(O) Ctrl+W

10. 付録 2 ツールによるリモート I/0 通信の設定

7	メニューバーから、[コントロー ラ] ー [同期] を選択します。	<mark>コントローラ(C) シミュレーション(S) ツー</mark> 通信設定…(C) デバイス変更(V) オンライン(O) Ctrl+W オフライン(F) Ctrl+Shift+W
		同期(Z) Ctrl+M
8 4 2 2	 [同期] ダイアログが表示されます。 転送したいデータ(右図では、NJ501])にチェックが付いていることを確認して、[転送[パソコン→コントローラ]]をクリックします。 ※ [転送[パソコン→コントローラ]]を実行すると、SysmacStudioのデータをコントローラに転送して、データの照合を行います。 	同期 ● パソコン: データ名 パソコン: 更新日時 コントローラ: 更新日 コントローラ: データ名 詳細照合 ● パリカン: データ名 パソコン: 更新日時 コントローラ: 更新日 コントローラ: データ名 詳細照合 ● パリカン: データ名 (前知: パソコン・コントローラ). ● 保持変数の現化者を初期化する (有効: パソコン・コントローラ). ● の見つえのツースを拡張しない (有効: パソコン・コントローラ). ● の見つえのツースを拡張しない (有効: パソコン・コントローラ). ● の見たな話しない (有効: パソコン・コントローラ). ● の見たを拡送しない (有効: パソコン・コントローラ). ● の見たを拡送しない (有効: パソコン・コントローラ). ● マレーラにデータグ (たわecATスレーブの/(ックアップパラメータ). ● コントローラにデータがないので、全てのデータを転送します. ● 転送 パソコン-コントローラ10 ■ 転送 パソコン-コントローラ10
9	確認用のダイアログが表示され ますので、問題がないことを確 認し、[はい] をクリックします。	Sysmac Studio コントローラの動作が停止しても問題がないことを確認してください。 プログラムモードに変更します。このとき、EtherCATスレープはリセットされ、登録をリフレッシュを解除します。 よろしいですか?(Y/N) 【はいYY】 しいえ(M)
fi	司期中の画面が表示されます。	同期中 80%
石	確認用のダイアログが表示され	
	ますので、問題がないことを確 認し、[いいえ] をクリックしま す。 ※「運転モード」に戻さないよ うにしてください。	Sysmac Studio コントローラの動作を開始しても問題がないことを確認してください。 運転モードに変更してもよろしいですか?(Y/N) はい(Y) いいえ(N)

10	 同期したデータの文字色が[同期済み]色になり、 「同期は成功しました。」と表示されていることを確認します。 問題がなければ、[閉じる]をクリックします。 ※「同期は成功しました。」と表示されることで、SysmacStudioのプロジェクトデータとコントローラのデータがー致したことを示します。 ※同期が失敗した場合は、配線を確認のうえ、手順1から再実行してください。 	同期 1 パソコン・アータ名 パソコン・アータ名 詳細照台 2 いり501 2013/04/24 15:36:50 - 4 同期の方法の中存在 同期の方法の中 5 フロクちムのリースを転送しない?(有効,パソコン・コントローラ)・ モノントローラ)・ 5 フロクちムのリースを転送しない?(有効,パソコン・コントローラ)・ キオプションを変更すると全データを再転送します。 • ごの希随 フリクレコンリ 動物パワン・コントローラ・ • ごの希随 フリクレコンリ 動作数定 / NXエニットのアプリケーションデータ 「同期は成功しました・ 転じてンローラー/ (シコン・コントローラ・//ション/・ 再営合図 10 ローク 画
11	 [コントローラステータス]が [プログラムモード]になっていることを確認します。 [ERR/ALM]が緑点灯していることを確認します。 ※[ERR/ALM]が赤点灯している場合は、「7.4.2.オンライン接続とプロジェクトデータの転送」の手順14~22の処理を行い、[ERR/ALM]を緑点灯にしてください。 	コントローラステータス ・ ↓ ONLINE ● 192.168.250.1 ERR/ALM ● プログラムモード ONLINE ● 192.168.250.1 ■ ONLINE ● 192.168.250.1 ERR/ALM ● プログラムモード

10.3.4. ウォッチウィンドウの設定

データの送受信を確認するために、ウォッチウィンドウの設定を行います。

1	[ウォッチウィンドウ(プロジェク ト)]タブを選択します。	ウォッチウィンドウ(プロジェクト) ▼ 単 × コントローラ名 名称 「モニタ値」 変更 「データ型!割付先」 表示形式 new_Controller_0 宮前を入力 名称 「モニタ値」 変更 「データ型!割付先」 表示形式
2	 [ウォッチウィンドウ(プロジェクト)]に、以下のようにモニタする[名称]を入力します。新規名称の入力時は、「名前を入力」をクリックします。 DN00_DATA_OUT DN00_DATA_IN 	名称 DN00_DATA_OUT DN00_DATA_IN 名前を入力
	※設定内容は、「7.6.2.データ送受信 の確認」で使用します。	

| 10.4. ツールを使用したネットワークの設定

ツールを使用して、DeviceNetのリモート I/O 通信の設定を行います。

10.4.1. CX-Integrator の起動と EDS ファイルのインストール

CX-Integrator を起動し、EDS ファイルをインストールします。



4 右図のダイアログが表示されま	CX-Integrator
すので、内容を確認し、[いいえ] をクリックします。	② IANP3801-DN0 のアイコンをインストールしますか?
	はい(Y) いいえ(N)
5 [コンポリストウィンドウ]の [EDS(DeviceNet)]タブを選択 し、インストールしたコンポデ バイス(右図の場合は [IANP3801-DN0])が追加されて いることを確認します。 ※[EDS_IANP3801_DN0_V_2 3.eds]をインストールする と、[IANP3801-DN0]デバイス が登録されます。	고)亦形式 □ 一会 EDS(DeviceNet) □ 一会 IAI Corporation □ 一를 Generic Device □ IAED3803 IAED3803 IAED3801-DN0 □ SCON-C-DV ① ① ③ OMRON Corporation □ ○ ④ OMRON Corporation □ ○ ▲ AC Drive Device ① ▲ AC Drive Device ① ▲ Communications Adapter CPS EDS(DeviceNet) DTM(CompoNet)

10.4.2. ネットワーク構成の作成

ネットワークおよび構成デバイスをオフライン状態で作成します。



10. 付録 2 ツールによるリモート I/0 通信の設定

6	[ノードアドレスの設定] ダイ アログでノードアドレス(ここ では「63」)を入力し、[OK]をク リックします。 [ネットワーク構成ウィンド ウ] に DeviceNet ユニットが登 録されたことを確認します。	ノート*アト*レスの設定 × ノート*アト*レス(N): 63 OK キャンセル
8	ACON-CA (以下、スレーブユニ ット)をネットワークに登録し ます。	□ 挿入(I) ネットワーク(N) コンホ°(C ネットワーク(N)
	メニューバーから [挿入] ー [コ ンポ] を選択します。	<u>יאל (C)</u> בער <u>יו</u>
9	 [コンポ]リストの中から接続 するスレーブユニットを選択 し、[完了]をクリックします。 ここでは[IANP3801-DN0]を選択します。 ※[EDS_IANP3801_DN0_V_2 3.eds]をインストールすると、 [IANP3801-DN0]デバイスが 登録されます。 	9/ザード・- ネットワーク/コンボ 設定 アノボ * <
10	[ノードアドレスの設定] ダイ アログでノードアドレス(ここ では「0」)を入力し、[OK]をク リックします。	ノート*アト*レスの設定 × ノート*アト*レス(N): ・ OK キャンセル
11	 [ネットワーク構成ウィンド ウ] にスレーブユニットが登録 されたことを確認します。 ※相手機器のアイコンは、 [IANP3801-DN0]デバイスに なります。 	#63 CJ1W-DRM21 HANP3801-DN0

10.4.3. 構成デバイスの設定

構成デバイスの設定を行い、DeviceNet ユニットへの登録(スキャンリスト作成)を行い ます。

1	スレーブユニットアイコンを選		
	祝した状態で右クリックし、「プ		
	ロパティ]を選択します。		<u>∧ ¬¬×-¬¬(P)</u>
		#63	厚 容 モニタ(<u>M</u>)
			עלאר <u>(R)</u>
		<u> </u>	☑ メンテナンス情報(<u>M</u>)
			他のコンポに登録
			エクスホ°ート(<u>E</u>)
			よ切り取り(I)
			Bart°-(C) Ctrl+C
			■ 貼り付け(P) Ctrl+V
			削除(<u>D</u>)
			ノート*アト*レスの変更(<u>A</u>)
			説明の変更(<u>O</u>)
			響 I/Oコメント編集(<u>C</u>)
			専用ツール起動(<u>A)</u> ▶
			אין די פא° דֿיז <u>(P</u>)
2	[IANP3801-DN0 のプロパテ	IANP3801-DN0 Ø	ר איז
	ィ」ダイアログが表示されます。	全般 1/0情報]
	[I/O [f報] ダノを迭択し、[編 集] たちはいちにます		
	乗」をクリックしまり。	2017/12000	リケーダは、他のナバイスに書明いいけられていません。
			-
		Connection	Out/In Size Help
		@ Poll	Out 144 Byt Data consumed by th
		_	In 144 Byt Data produced by the
		Bit-Strobe	Out 144 Byt Data consumed by th
		000	In 144 Byt Data produced by the
		COS	Out 144 Byt Data consumed by th
		Cyclic	Out 144 Byt Data consumed by th
			In 144 Byt Data produced by the
		[[]漏裏(E)	スキャンリストから取得(G)





使用上の注意

以降の手順を実施する前に、DeviceNet ケーブルが接続されていることを確認ください。 接続されていない場合、各機器の電源を OFF にしてから DeviceNet ケーブルを接続してく ださい。

10.4.4. オンライン接続とスキャンリストの転送

コントローラとオンライン接続し、設定した構成デバイスの設定内容(スキャンリスト) をコントローラ経由で DeviceNet ユニットに転送します。転送が完了するとリモート I/O 通信が自動的に開始します。

1	メニューバーから[ネットワー ク]-[自動オンライン接続] を選択します。	ネットワーク(N) コンホ°(C) ツール(I) ワイント*ワ(W) ヘルフ°(上 小 オンライン接続(W) 1 通信設定(S) IPアト*レステーフ*ル設定(I)
2	[自動オンライン接続]ダイア ログが表示されますので、[接続 形式]で[USB接続]を選択し て[接続]をクリックします。 接続処理中に、接続中の確認画 面が表示されます。	 自動れシライン接続 アロジェクトの通信設定を変更して、ハックコンと直接接続しているPLCに自動でオンライン接続です。 接続形式 接続形式 第3時形式 ジリアル接続(USB/シリアル変換器使用時を含む) ハックコンのジリアルボート COM12 USB接続 パンコンのジリアルで接続しているPLCに自動でオンライン接続します。 USBがプル変換器をご使用の場合は、ジリアル接続を選択してください。 サホートPLC: NS Jシリーズ・CJ2-CPU,CP1H/L,NJ5シリーズ* 1接流 キャンセル
3	オンラインになると、右図のよ うに、[ネットワーク構成ウィン ドウ]の背景色が変わります。 ※相手機器のアイコンは、 [IANP3801-DN0]デバイスに なります。	#63 #00 CJ1W-DRM21 IANP3801-DN0

参考

コントローラとオンライン接続ができない場合は、ケーブルの接続状態等を確認してくださ い。あるいは、手順1に戻って、設定内容を確認して各手順を再実行してください。 詳細については、「CX-Integrator Ver.2.□ ネットワークコンフィグレーションツール オペ レーションマニュアル」(SBCA-347)の「通信共通編 第2章 基本操作」を参照してくだ さい。

10. 付録 2 ツールによるリモート I/0 通信の設定

4	[オンライン接続情報ウィンド ウ]の[DeviceNet]を右クリック し、[接続]を選択します。	 □ ポンライン USB [NJ501-1500] ネット(0), ノート(0) □ 環接続先PLC [NJ501-1500] ネット(0), ノート(0) □ 環路 DeviceNet [CJ1W-DRM21] □ 転送[ネットワーク→パ・ソコン](F) 接続(C)
5	[ネットワークの選択]ダイア ログで[DeviceNet]を選択し、 [OK]をクリックします。	そットワークの選択 × 下記リストから接続対象とするフロジェクトのネットワークを選択 してください。 N1(Device Net):ネット(-) 新規ネットワーク2500 ***>********************************
6	[オンライン接続情報ウィンド ウ]の[DeviceNet]がオンライン 状態(ジアイコン)になったこ とを確認します。	□
7	[ネットワーク構成ウィンド ウ]上の[CJ1W-DRM21]を右ク リックし、[パラメータ] – [編 集]を選択します。	パ [°] ラメ−タ(P)
8	[デバイスパラメータの編集] ダイアログが表示されますの で、[ダウンロード] をクリック します。	デパ (ハパ・ラメータの編集 ズ 通信サイクル時間 メッセージ 監視タイマ スレーフ 7 機能 マスタ全般 マスタレの割け (OUT) マスタレの割け (IN) 未登録デパパイス一覧 ・ マ * Product Name Out Size * # Product Name * # # * # # * # # * # # * # # * # # * # # * # # *



11. 改訂履歴

改訂記号	改訂年月日	改訂理由・改訂ページ
А	2014 年 7 月 2 日	初版

本誌には主に機種のご選定に必要な
内容を掲載し、ご使用上の注意事項等は
掲載しておりません。
ご使用上の注意事項等、
ご使用の際に必要な内容につきましては、
必ずユーザーズマニュアルをお読みください。

- ●本誌に記載の標準価格はあくまで参考であり、確定されたユーザ購入価格を表示したものではありません。
 - 本誌に記載の標準価格には消費税が含まれておりません。
- 本誌に記載の標準価格には消費税か営まれておりません。 ●本誌に記載されているアプリケーション事例は参考用ですので、ご採用に際しては機器・装置の機能や安全性を ご確認の上、ご使用ください。 ●本誌に記載のない条件や環境での使用、および原子力制御・鉄道・航空・車両・燃焼装置・医療機器・娯楽機械・安 全機器、その他人命や財産に大きな影響が予測されるなど、特に安全性が要求される用途に使用される際には、当社 の意図した商品用途の場合や特別の合意がある場合を除き、当社は当社商品に対して一切保証をいたしません。 ●本製品の内、外国為替及び外国貿易法に定める輸出許可、承認対象貨物(又は技術)に該当するものを輸出(又は 非居住者に提供)する場合は同法に基づく輸出許可、承認(又は役務取引許可)が必要です。

オムロン株式会社 インダストリアルオートメーションビジネスカンパニー

 ●製品に関するお問い合わせ先お客様相談室 「ゴーマリー 0120-919-066 #基電話・PHS・IP電話などではご利用しただけませんので、下記の電話番号へもかけどだい) 	オムロン制御機器の最新情報をご覧いただけます。
電話 055-982-5015(通話料がかかります) ■営業時間:8:00~21:00 ■営業日:365日 ●FAXやWebページでもお問い合わせいただけます。 FAX 055-982-5051 / www.fa.omron.co.jp	オムロン商品のご用命は
●その他のお問い合わせ 納期・価格・サンプル・仕様書は貴社のお取引先、または貴社 担当オムロン販売員にご相談ください。 オムロン制御機器販売店やオムロン販売拠点は、Webページで ご案内しています。	
(カタログ番号 SBCX-013A) 2014年7月現在 (WEB版1)	© OMRON Corporation 2014 All Rights Reserve お断りなく仕様などを変更することがありますのでご了承くださ