

タッチパネルティーチング SEP-PT ファーストステップガイド 第5版

このたびは、当社の製品をお買い上げいただきまして、ありがとうございます。
安全のために、本ファーストステップガイドのほか、安全ガイドおよび取扱説明書に従って、正しく使用してください。このファーストステップガイドは、本製品専用にかかれたガイドの説明書です。

警告： 本製品の取扱いは、取扱説明書を熟読の上、取扱説明書に従って行ってください。
取扱説明書は、当社のホームページからダウンロードしてください。
無償でダウンロードできます。初めての方はユーザー登録が必要となります。
URL:www.iai-robot.co.jp/data_dl/CAD_MANUAL/
取扱説明書は、本製品を設置した機器の近くに印刷して、いつでも確認できるようにするか、パソコンやタブレット端末などに表示して、すぐに確認できるようにしてください。
取扱説明書の製本が必要な場合、ファーストステップガイドまたは取扱説明書巻末に記載されている最寄の営業所に注文してください。有償で提供いたします。

- この取扱説明書の全部または一部を無断で使用・複製することはできません。
- 本文中における会社名・商品名は、各社の商標または登録商標です。

製品の確認

本製品は、標準構成の場合、以下の部品で構成されています。
万が一、型式間違いや不足のものがありましたら、お手数ですが、販売店または当社まで連絡してください。

1. 構成品(オプションを除く)

番号	品名	型式	備考
1	本体	型式銘板の見方、型式の見方参照	
付属品			
2	タッチペン	本体に内蔵	
3	ファーストステップガイド	MJ0218	
4	安全ガイド	M0194	

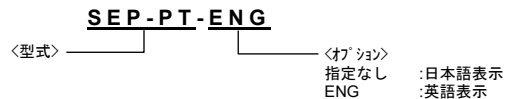
2. 本製品関連の取扱説明書

番号	名称	管理番号
1	ASEP/PSEP/DSEPコントローラ取扱説明書	MJ0267
2	PMEC/AMECコントローラ取扱説明書	MJ0245
3	タッチパネルティーチング SEP-PT 取扱説明書	MJ0217

3. 型式銘板の見方



4. 型式の見方



コントローラ機種

コントローラ機種名
ASEP
PSEP
DSEP
AMEC
PMEC
ERC3* 1</td

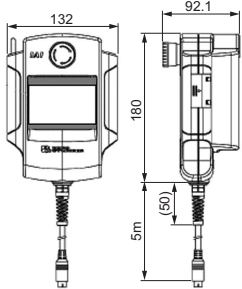
※1 ERC3 は、MECモードにかぎり接続できます。
CONNECTは、接続できません。
バージョン3.00からの対応です。

基本仕様

仕様一覧

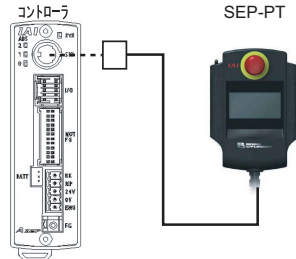
項目	仕様
消費電力	1.1W 以下 (220mA 以下)
使用周囲温度、湿度	温度 0～50℃ 湿度 20～85%RH (ただし結露なきこと)
保存周囲温度、湿度	温度 -20～60℃ 湿度 10～85%RH (ただし結露なきこと)
耐振性	10～55Hz (周期 1 分間) 複振幅 0.75mm X、Y、Z 方向 10 分間
耐衝撃性	9.8m/s ² 以上 X、Y、Z 方向 4 回
耐環境性	IP40
寸法	180mm (縦) × 132mm (横) × 92.1mm (奥行き)
質量	約 550g (ケーブル 5m を含む)
ケーブル長	5m
付属品	タッチペン

外形寸法図



配線図

タッチパネルティーチング SEP-PT は、コントローラの電源を切らずに抜き差しが行えます。



注意：SEP-PT は、SIO 変換器に接続しないでください。故障の原因となります。

ASEP/PSEP/DSEP コントローラの操作

動作パターン (PIO パターン) (ASEP/PSEP/DSEP コントローラ)

ASEP、PSEP、DSEP コントローラは、6 種類の動作パターン (PIO パターン) があります。
選択した動作パターン (PIO パターン) に対応した設定を行います。

動作パターン	内容	電動シリンダ接続例	エアシリンダ接続例
PIO パターン0 シングルレバード方式 (標準2点間移動)	エアシリンダと同じ制御で2点間の移動を行うことができます。 目標位置 (前進端、後退端) の設定が可能です。 移動時の速度指定、加減速度の指定が可能です。 押付け動作も可能です。		
PIO パターン0 ダブルレバード方式 (標準2点間移動)			
PIO パターン1 シングルレバード方式 (2点間移動) (移動速度変更)	エアシリンダと同じ制御で2点間の移動を行うことができます。 移動中の速度変更が可能です。 目標位置 (前進端、後退端) の設定が可能です。 移動時の速度指定、加減速度の指定が可能です。 押付け動作も可能です。		
PIO パターン1 ダブルレバード方式 (2点間移動) (移動速度変更)			
PIO パターン2 シングルレバード方式 (2点間移動) (ポジション変更)	エアシリンダと同じ制御で2点間の移動を行うことができます。 運転中に位置決め動作と押付け動作の切り替えが可能です。 目標位置 (前進端、後退端) の設定が可能です。 移動時の速度指定、加減速度の指定が可能です。 押付け動作も可能です。		
PIO パターン2 ダブルレバード方式 (2点間移動) (ポジション変更)			

動作パターン	内容	電動シリンダ接続例	エアシリンダ接続例
PIO パターン3 (2入力3点間移動)	エアシリンダと同じ制御で3点間の移動を行うことができます。 目標位置 (前進端、後退端、中間点) の設定が可能です。 移動時の速度指定、加減速度の指定が可能です。 押付け動作も可能です。		
PIO パターン4 (3入力3点間移動)	エアシリンダと同じ制御で3点間の移動を行うことができます。 目標位置 (前進端、後退端、中間点) の設定が可能です。 移動時の速度指定、加減速度の指定が可能です。 押付け動作も可能です。		
PIO パターン5 (連続動往復運転)	前進端と後退端の2点間を連続往復移動します。 目標位置 (前進端、後退端) の設定が可能です。 移動時の速度指定、加減速度の指定が可能です。 押付け動作も可能です。		

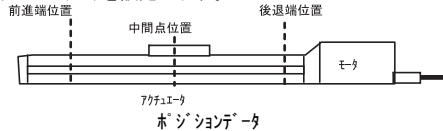
動作パターン (PIO パターン) の設定項目

動作パターン	動作モード	中間位置移動方式	ダブルレバードタイプ	一時停止信号*STP	サーボ制御SON	OUT2、OUT3	OUT3	原点復帰	出力信号
	シングルレバード / ダブルレバード	両方 OFF / 両方 ON	連続通電形 / 瞬間通電形	不使用 / 使用	しない / する	HEND、*ALM / SV、*ALM / HEND、SV	*ALM / SV	MANU / AUTO	戻り位置 / L / S / 位置決め PE
標準2点間移動 PIO パターン0	○		ダブルレバード選択時 ○	シングルレバード選択時 ○	○	○		○	○
移動速度変更 PIO パターン1	○		ダブルレバード選択時 ○	シングルレバード選択時 ○	○	○		○	○
ポジション変更 PIO パターン2	○		ダブルレバード選択時 ○	シングルレバード選択時 ○	○	○		○	○
2入力3点間移動 PIO パターン3		○			○		○	○	○
3入力3点間移動 PIO パターン4					○		○	○	○
連続動往復運転 PIO パターン5				○	○	○		○	○

各設定項目の詳細は、ASEP/PSEP/DSEP コントローラ取扱説明書を参照してください。

ポジションデータ (ASEP/PSEP/DSEP コントローラ)

7軸ユーティリティを動作させるためのポジションデータを設定します。



位置設定画面	位置・速度		加減		押付け		省エネ
ポジションデータ	① 位置	② 速度	③ 加速度	④ 減速度	⑤ 押付け力	⑥ 押付け幅	⑦ 省エネ機能
前進端位置	200.00	50.00	0.1	0.1	70	1.00	有効
後退端位置	0.00	50.00	0.1	0.1	0	0	有効
中間点位置	100.00	50.00	0.1	0.1	0	0	有効

① 位置 …… 7軸ユーティリティを移動させる位置を設定します。

動作パターン	移動	設定位置
標準2点間移動	: 0	2点間移動
移動速度変更	: 1	2点間移動
ポジションデータ変更	: 2	2点間移動
2入力3点移動	: 3	3点間移動
3入力3点移動	: 4	3点間移動
連続往復運転	: 5	2点間移動

- ② 速度 …… 7軸ユーティリティの速度を設定します。
③ 加速度 …… 7軸ユーティリティの加速度を設定します。
④ 減速度 …… 7軸ユーティリティの減速度を設定します。
⑤ 押付け力 …… 押付け動作を行う場合、0 以外の電流制限値 (%) を設定します。
0 設定時は、位置決め動作になります。
⑥ 押付け幅 …… 押付け動作の移動量を設定します。
押付け運転を行なった場合、残移動量がここに設定してある領域に入るまでは、通常の位置決めと同様に位置決め情報に設定されている速度、および定格トルクで移動し、この領域に入ると①の位置まで押付け移動を行います。
⑦ 省エネ機能 …… 省エネ機能を有効にしますと、一定時間経過後、7軸ユーティリティが自動的にサーボ OFF します。

動作パターン (PIO パターン) 1 の移動速度変更の場合は、ポジションデータの他に、速度を変更する位置、速度を設定します。

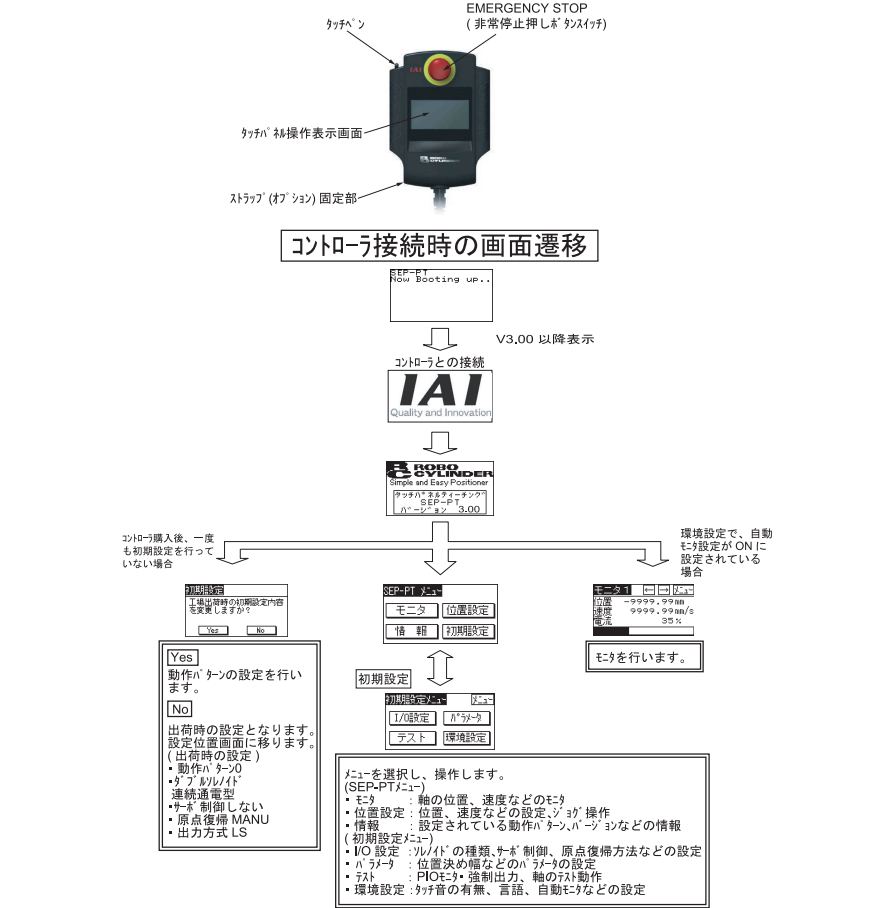
位置設定画面	速度変更位置	
ポジションデータ	⑧ 変更位置	⑨ 変更速度
前進端位置	60.00	30.00
後退端位置	40.00	30.00

- ⑧ 変更位置 …… 前進端位置または後退端位置に移動途中で速度を切替える位置を設定します。
- ⑨ 変更速度 …… 変更する速度を設定します。
- 動作パターン(PIOパターン)2のポジションデータ変更の場合は、前進端位置、後退端位置のポジションデータの他に、変更する前進端、後退端のポジションデータを設定します。
- CN1(目標位置切替え信号)がOFFの場合、前進端位置のポジションデータは、**1**前進端位置になります。
ONの場合は、**3**前進端位置になります。
 - CN1(目標位置切替え信号)がOFFの場合、後退端位置のポジションデータは、**0**後退端位置になります。
ONの場合は、**2**後退端位置になります

位置設定画面	位置・速度		加減		押付け		省エネ機能
ポジションデータ	位置	速度	加速度	減速度	押付け力	押付け幅	
0 後退端位置	0.00	50.00	0.1	0.1	0	0	有効
1 前進端位置	200.00	50.00	0.1	0.1	70	1.00	有効
2 後退端位置	10.00	50.00	0.1	0.1	0	0	有効
3 前進端位置	100.00	50.00	0.1	0.1	60	1.00	有効

操作 (ASEP/PSEP/DSEP コントローラ)

操作は、タッチパネル操作表示画面に表示される画面をタッチして行います。



操作方法 (例) (ASEP/PSEP/DSEP コントローラ)

動作パターンの設定

動作パターン(PIOパターン)0(標準 2 点間移動)の例 次の設定を行います。

動作モード	シングル/ソレノイド
一時停止指令(*STP)の使用	不使用
サボ制御	する
OUT2、OUT3の出力信号	OUT2 HEND、OUT3 *ALM
原点復帰	AUTO (電源投入で原点復帰開始)
出力信号	LS0(後退端位置検知)、LS1(前進端位置検知)

No.	操作	画面	備考
1	SEP-PTメニュー画面で、 初期設定 をタッチします。		
2	動作パターンを設定します。 I/O設定 をタッチします。		メニュー をタッチすると、SEP-PTメニュー画面に戻ります。

No.	操作	画面	備考
3	パスワードを入力します。 ← をタッチします。		パスワードは、'5119' (工場出荷時)です。 パスワードは、パラメータメニューの 'パスワード' で設定できます。
4	0 をタッチします。 動作パターン0 が選択されます。		メニュー をタッチすると、SEP-PTメニュー画面に戻ります。
5	OK をタッチします。		戻る 、 Cancel をタッチすると、1つ前の画面に戻ります。 メニュー をタッチすると、SEP-PTメニュー画面に戻ります。
6	シングル をタッチします。 動作モードのシングル/ソレノイド が選択されます。		戻る をタッチすると、1つ前の画面に戻ります。 メニュー をタッチすると、SEP-PTメニュー画面に戻ります。
7	不使用 をタッチします。 一時停止指令(*STP)の不使用が選択されます。		戻る をタッチすると、1つ前の画面に戻ります。 メニュー をタッチすると、SEP-PTメニュー画面に戻ります。
8	する をタッチします。 サボ制御をするが選択されます。		戻る をタッチすると、1つ前の画面に戻ります。 メニュー をタッチすると、SEP-PTメニュー画面に戻ります。
9	HEND *ALM をタッチします。 OK をタッチします。 OUT2、OUT3の出力として HEND、*ALM が選択されます。		戻る をタッチすると、1つ前の画面に戻ります。 メニュー をタッチすると、SEP-PTメニュー画面に戻ります。
10	AUTO をタッチします。 原点復帰は、AUTO が選択されます。		戻る をタッチすると、1つ前の画面に戻ります。 メニュー をタッチすると、SEP-PTメニュー画面に戻ります。
11	リミットスイッチ をタッチします。 出力信号は、LS0(後退端位置検出)、LS1(前進端位置検出) が選択されます。		戻る をタッチすると、1つ前の画面に戻ります。 メニュー をタッチすると、SEP-PTメニュー画面に戻ります。
12	完了 をタッチします。		やり直し をタッチすると、動作パターン選択画面に戻ります。 戻る をタッチすると、1つ前の画面に戻ります。 メニュー をタッチすると、SEP-PTメニュー画面に戻ります。
13	YES をタッチします。		確認 をタッチすると、設定情報を確認できます。
14	YES をタッチします。		NO をタッチすると、下の画面が表示されます。 再起動するまで、設定した動作パターンの内容での動作にはなりません。
15			コントローラが再起動すると、SEP-PTメニュー画面に移ります。

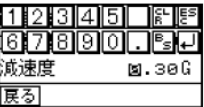
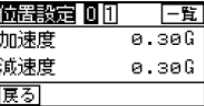
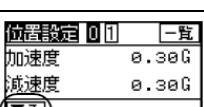
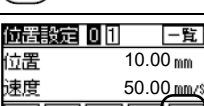
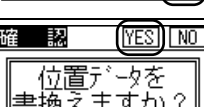
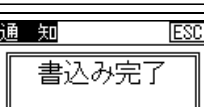
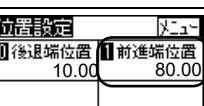
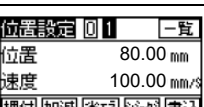
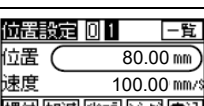
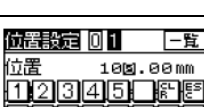
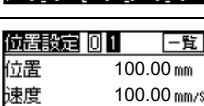
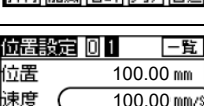
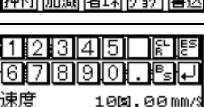
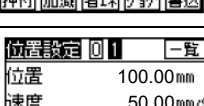
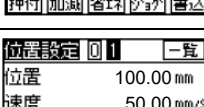
位置、速度、加速度、減速度の設定

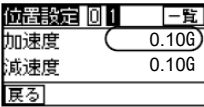
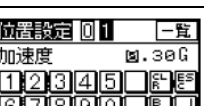
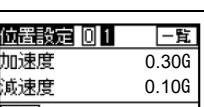
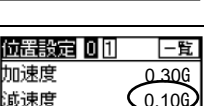
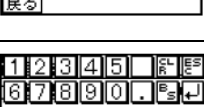
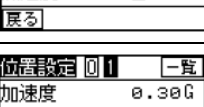
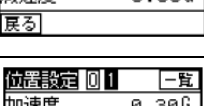
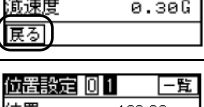
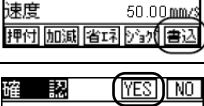
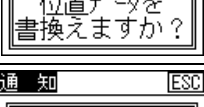
動作モード (PIOパターン)0(標準 2 点間移動)の例

10.0mm と 100.0mm の往復動作のための位置設定を行います。

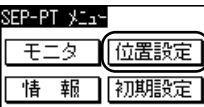
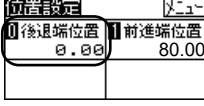
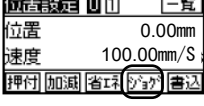
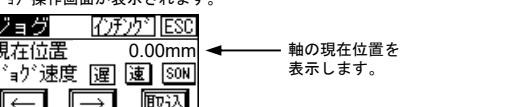
前進端位置:100.0mm、後退端位置:10.0mm、 往復の速度:50mm/sec、往復の加速度:0.3G、往復の減速度:0.3G

No.	操作	画面	備考
1	メニュー画面で、 位置設定 をタッチします。		
2	パスワードが '0000' 以外の場合は、パスワード画面が表示されます。 パスワードを入力します。		位置設定のパスワードは、パラメータ編集の 'No.20 位置データ編集パスワード' で設定できます。
3	後退端位置関連の位置、加速度、減速度を設定します。 後退端位置 をタッチします。		メニュー をタッチすると、SEP-PTメニュー画面に戻ります。
4	位置の数値をタッチします。		一覧 をタッチすると、位置設定の前進端、後退端選択画面に戻ります。
5	テンキーの 1 、 0 をタッチし、 ← をタッチします。		数値入力をやめる場合は、 ESC をタッチします。 数値は設定されず、元の位置設定画面に戻ります。
6	位置に 10.00 が表示されます。		一覧 をタッチすると、位置設定の前進端、後退端選択画面に戻ります。
7	速度の数値をタッチします。		一覧 をタッチすると、位置設定の前進端、後退端選択画面に戻ります。
8	テンキーの 5 、 0 をタッチし、 ← をタッチします。		数値入力をやめる場合は、 ESC をタッチします。 数値は設定されず、元の位置設定の位置・速度画面に戻ります。
9	速度に、50.00 が表示されます。		一覧 をタッチすると、位置設定の前進端、後退端選択画面に戻ります。
10	加減 をタッチします。		一覧 をタッチすると、位置設定の前進端、後退端選択画面に戻ります。
11	加速度の数値をタッチします。		戻る をタッチすると、元の位置設定の位置・速度画面に戻ります。 一覧 をタッチすると、位置設定の前進端、後退端選択画面に戻ります。
12	テンキーの 0 、 1 、 3 をタッチし、 ← をタッチします。		数値入力をやめる場合は、 ESC をタッチします。 数値は設定されず、元の位置設定の位置・速度画面に戻ります。
13	加速度に、0.30 が表示されます。		戻る をタッチすると、元の位置設定の位置・速度画面に戻ります。 一覧 をタッチすると、位置設定の前進端、後退端選択画面に戻ります。
14	減速度の数値をタッチします。		戻る をタッチすると、元の位置設定の位置・速度画面に戻ります。 一覧 をタッチすると、位置設定の前進端、後退端選択画面に戻ります。

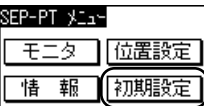
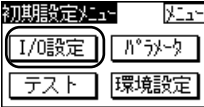
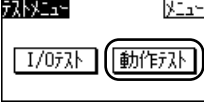
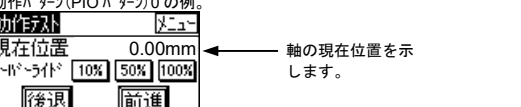
No.	操作	画面	備考
15	テンキーの[0]、[.]、[3]を押し、 [↵]を押します。		数値入力をやめる場合は、[ESC]を押します。 数値は設定されず、元の位置設定の位置・速度画面に戻ります。
16	減速度に、0.30 が表示されます。		[戻る]を押しますと、 元の位置設定の位置・速度画面に戻ります。 [一覧]を押しますと、 位置設定の前進端、後退端選択画面に戻ります。
17	[戻る]を押します。		[一覧]を押しますと、 位置設定の前進端、後退端選択画面に戻ります。
18	[書込]を押します。		[一覧]を押しますと、 位置設定の前進端、後退端選択画面に戻ります。 書込みを行わず、戻った場合は、設定は行われません。
19	[YES]を押します。		[NO]を押しますと、設定は行わず、 位置設定画面に戻ります。
20	コントローラの位置データが書き換えられます。 [ESC]を押します。		
21	前進端位置関連の位置、加速度、減速度を設定します。 [前進端位置]を押します。		[メニュー]を押すると、SEP-PT メニュー画面に戻ります。
22	前進端の画面に切り替わります。 前進端位置関連の位置、加速度、減速度を設定します。		[一覧]を押しますと、 位置設定の前進端、後退端選択画面に戻ります。
23	位置の数値を押しします。		[一覧]を押しますと、 位置設定の前進端、後退端選択画面に戻ります。
24	テンキーの[1]、[0]、[0]を押し、 [↵]を押します。		数値入力をやめる場合は、[ESC]を押します。 数値は設定されず、元の位置設定画面に戻ります。
25	位置に 100.00 が表示されます。		[一覧]を押しますと、 位置設定の前進端、後退端選択画面に戻ります。
26	速度の数値を押しします。		[一覧]を押しますと、 位置設定の前進端、後退端選択画面に戻ります。
27	テンキーの[5]、[0]を押し、 [↵]を押します。		数値入力をやめる場合は、[ESC]を押します。 数値は設定されず、元の位置設定の位置・速度画面に戻ります。
28	速度に、50.00 が表示されます。		[一覧]を押しますと、 位置設定の前進端、後退端選択画面に戻ります。
29	[加減]を押します。		[一覧]を押しますと、 位置設定の前進端、後退端選択画面に戻ります。

No.	操作	画面	備考
30	加速度の数値を押しします。		[戻る]を押しますと、 元の位置設定の位置・速度画面に戻ります。 [一覧]を押しますと、 位置設定の前進端、後退端選択画面に戻ります。
31	テンキーの[0]、[.]、[3]を押し、 [↵]を押します。		数値入力をやめる場合は、[ESC]を押します。 数値は設定されず、元の位置設定の位置・速度画面に戻ります。
32	加速度に、0.30 が表示されます。		[戻る]を押しますと、 元の位置設定の位置・速度画面に戻ります。 [一覧]を押しますと、 位置設定の前進端、後退端選択画面に戻ります。
33	減速度の数値を押しします。		[戻る]を押しますと、 元の位置設定の位置・速度画面に戻ります。 [一覧]を押しますと、 位置設定の前進端、後退端選択画面に戻ります。
34	テンキーの[0]、[.]、[3]を押し、 [↵]を押します。		数値入力をやめる場合は、[ESC]を押します。 数値は設定されず、元の位置設定の位置・速度画面に戻ります。
35	減速度に、0.30 が表示されます。		[戻る]を押しますと、 元の位置設定の位置・速度画面に戻ります。 [一覧]を押しますと、 位置設定の前進端、後退端選択画面に戻ります。
36	[戻る]を押します。		[一覧]を押しますと、 位置設定の前進端、後退端選択画面に戻ります。
37	[書込]を押します。		[一覧]を押しますと、 位置設定の前進端、後退端選択画面に戻ります。 書込みを行わず、戻った場合は、設定は行われません。
38	[YES]を押します。		[NO]を押しますと、設定は行わず、 位置設定画面に戻ります。
39	コントローラの位置データが書き換えられます。 [ESC]を押します。		
40			[メニュー]を押すると、SEP-PT メニュー画面に戻ります。

ジョグ操作

No.	操作	画面	備考
1	SEP-PT メニュー画面で、 [位置設定]を押します。		
2	パスワードが '0000' 以外の場合は、 パスワード画面が表示されます。 パスワードを入力します。		位置設定のパスワードは、パラメータ編集の '位置データ変更パスワード' で設定できます。
3	後進端位置関連の位置、加速度、減速度を設定します。 [後退端位置]を押します。		[メニュー]を押すると、SEP-PT メニュー画面に戻ります。
4	[ジョグ]を押します。		[一覧]を押しますと、位置設定の前進端、後退端選択画面に戻ります。
5	ジョグ操作画面が表示されます。  ジョグ画面の操作 [停止] : 押し続けている間、軸がジョグ移動します。 [右] : 右方向ジョグ移動 [左] : 左方向ジョグ移動 [SON] : SON を押しするとサーボ ON します。 SON (反転表示) を押しするとサーボ OFF します。 [速度] : ジョグ速度を設定します。速度で速く、速度で速くジョグ移動します。 [速度] : 10mm/sec [速度] : パラメータのジョグ速度で設定した速度 [取込] : 現在位置を、取り込みます。位置設定の目標位置・速度設定画面の位置の表示が、取り込んだ位置となります。 現在位置を取り込める条件は、 - 原点復帰完了 - 停止中 - 現在位置が 0 以上 です。 取り込める条件が成立しているときに、[取込]を押すると押し続けている間、現在の位置が反転表示します。 [ESC] : 初期設定の目標位置・速度設定画面に戻ります。		

動作テスト操作

No.	操作	画面	備考
1	SEP-PT メニュー画面で、 [初期設定]を押します。		
2	[I/O 設定]を押します。		[メニュー]を押すると、SEP-PT メニュー画面に戻ります。
3	[動作テスト]を押します。		[メニュー]を押すると、SEP-PT メニュー画面に戻ります。
4	動作パターン(PIOパターン)0 の例。  [メニュー]を押するとメニュー画面に戻ります。 - 後進 : [後退]を押すると後退側に移動します。 - 前進 : [前進]を押すると前進側に移動します。 - オーバーライド 10% : [10%]を押すると、位置設定の目標位置・速度で設定された速度の 10% で移動します。最初に表示された画面は、10% の設定となります。 - オーバーライド 50% : [50%]を押すると、位置設定の目標位置・速度で設定された速度の 50% で移動します。 - オーバーライド 100% : [100%]を押すると、位置設定の目標位置・速度で設定された速度の 100% で移動します。		

PMEC/AMEC コントラ、ERC3 の操作

動作パターン（PMEC/AMEC コントラ、ERC3）

PMEC、AMEC コントラは、2 種類の動作パターンを搭載しています。

以下に各パターンによる運転仕様の概要を示します。

動作パターン	内容	エリクタ回路(参考)	電動シタ接続方法
2 点停止 (2 点位置 決め)	1 入力 2 点間移動 「シングルレイド方式」 エリクタと同じ制御で 2 点間の移動を行うことができます。終点、始点の位置設定が可能です。移動時の速度指定、加減速度の指定が可能です。押付け動作が可能です。STO の ON で終点へ移動、OFF で始点へ戻ります。		
3 点停止 (3 点位置 決め)	2 入力 2 点間移動 「ダブルレイド方式」 エリクタと同じ制御で 2 点間の移動を行うことができます。終点、始点の位置設定を行い、中間点への位置決めも行うことができます。移動時の速度指定、加減速度の指定が可能です。押付け動作が可能です。ST1 の ON で終点へ移動、ST0 の ON で始点へ移動します。 [中間移動方式 両方 ON] ST0、ST1 を両方 ON すると中間点に位置決め停止を行います。ST0、ST1 を両方 OFF すると移動途中で停止します。 [中間移動方式 両方 OFF] ST0、ST1 を両方 OFF すると中間点に位置決め停止を行います。ST0、ST1 を両方 ON すると移動途中で停止します。		
	2 入力 3 点位置決め 「3 点位置決め方式」 エリクタと同じ制御で 2 点間の移動を行うことができます。終点、始点の位置設定を行い、中間点への位置決めも行うことができます。移動時の速度指定、加減速度の指定が可能です。押付け動作が可能です。ST1 の ON で終点へ移動、ST0 の ON で始点へ移動します。 [中間移動方式 両方 ON] ST0、ST1 を両方 ON すると中間点に位置決め停止を行います。ST0、ST1 を両方 OFF すると移動途中で停止します。 [中間移動方式 両方 OFF] ST0、ST1 を両方 OFF すると中間点に位置決め停止を行います。ST0、ST1 を両方 ON すると移動途中で停止します。		

(注) エリクタ回路は PMEC・AMEC に相当する信号の記号で記載しています。

信号の記号の詳細は、「PMEC/AMEC コントラ取扱説明書」参照。

動作条件表（PMEC/AMEC コントラ、ERC3）

アチエータを動作させるための動作条件を設定します。

動作条件表						
位置設定画面	位置・速度		加減		押付け	
動作条件	①位置	②速度	③加速度	④減速度	⑤押付け力	⑥押付け幅
前進端位置(終点)	200.00	50.00	0.1	0.1	70	1.00
中間点位置(中間点)	0.00	50.00	0.1	0.1	0	0
後退端位置(始点)	100.00	50.00	0.1	0.1	0	0

① 位置 …… アチエータを移動させる位置を設定します。

動作パターン	移動	設定位置		
		前進端位置	後退端位置	中間点位置
2 点停止	2 点間移動	○	○	
3 点停止	3 点間移動	○	○	○

② 速度 …… アチエータの速度を設定します。

③ 加速度 …… アチエータの加速度を設定します。

④ 減速度 …… アチエータの減速度を設定します。

⑤ 押付け力 …… 押付け動作を行う場合、0 以外の電流制限値 (%) を設定します。0 設定時は、位置決め動作になります。

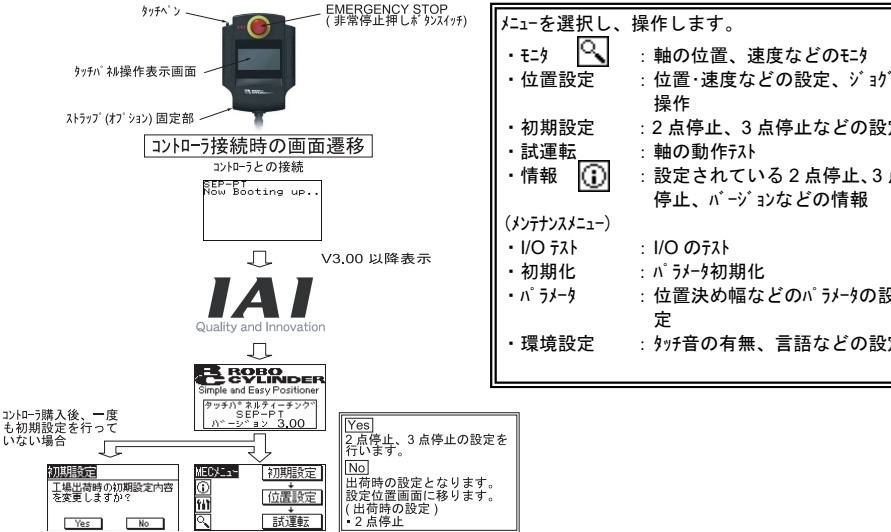
⑥ 押付け幅 …… 押付け動作の移動量を設定します。

押付け運転を行った場合、残移動量がここに設定してある領域に入るまでは、通常の位置決めと同様に、位置決め情報に設定されている速度、および定格で移動し、この領域に入ると①の位置まで押付け移動を行います。

⑦省エネ機能 …… 省エネ機能を有効にしますと、一定時間経過後、アチエータが自動的にモータ電源(サボ) OFF します。

操作（PMEC/AMEC コントラ、ERC3）

操作は、タッチパネル操作表示画面に表示される画面をタッチして行います。



操作方法（例）（PMEC/AMEC コントラ、ERC3）

No.	操作	画面	備考
1	MEC メニュー画面で、初期設定にタッチします。		
2	パスワードが '0000' 以外の場合は、パスワード入力画面が表示されます。パスワードを入力します。にタッチします。		パスワードは '5119'（工場出荷時）です。パスワードは、環境設定の「パスワード」で設定できます。
3	2点停止または3点停止にタッチします。		にタッチすると、最初の MEC メニュー画面に戻ります。 (参考) 工場出荷時の設定 停止位置:2点停止
4	3点停止の中間点への位置決めは、ST0、ST1の入力信号を両方 OFF するか、または両方 ON かをタッチして選択します。		にタッチすると、最初の MEC メニュー画面に戻ります。 戻るをタッチすると、初期設定の 2 点停止、3 点停止の選択画面に戻ります。 (参考) 工場出荷時の設定 中間点指定方法:両方 ON
5	位置決め動作を行う場合は、使用しない、押付け動作を行う場合は使用するにタッチして選択します。		にタッチすると、最初の MEC メニュー画面に戻ります。 (参考) 工場出荷時の設定 押付け機能:使用しない
6	YES をタッチします。		
7	YES をタッチします。		設定を有効にするには、再起動が必要です。再起動を行うまで設定した内容にはなりません。NO をタッチすると、一つ前の画面に戻ります。
8			コントラが再起動すると MEC メニュー画面に移ります。

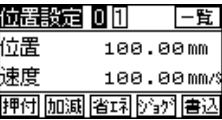
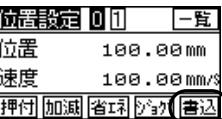
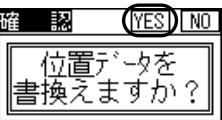
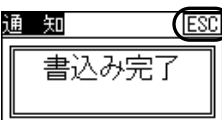
位置、速度の設定

2 点停止の例

10.00mm と 100.00mm の往復動作のための位置設定を行います。

前進端位置:100.00mm、後退端位置:10.00mm

No.	操作	画面	備考
1	MEC メニュー画面で、位置設定にタッチします。		
2	パスワードが '0000' 以外の場合は、パスワード入力画面が表示されます。パスワードを入力します。		位置指定のパスワードは、パラメータ編集の 'No.20 位置データ編集パスワード' で設定できます。
3	後退端位置(始点の停止位置)関連の位置、加速度、減速度を設定します。後退端位置にタッチします。		にタッチすると、最初の MEC メニュー画面に戻ります。
4	位置の数値をタッチします。		をタッチすると、位置設定の前進端、後退端選択画面に戻ります。
5	1. 次に0をタッチし、をタッチします。		数値入力をやめる場合は、ESC をタッチします。数値は設定されず、元の位置設定画面に戻ります。
6	位置に 10.00 が表示されます。		をタッチすると、位置設定の前進端、後退端選択画面に戻ります。
7	書込をタッチします。		をタッチすると、位置設定の前進端、後退端選択画面に戻ります。 書込みを行わず、戻った場合は、設定は行われません。
8	YES をタッチします。		NO をタッチすると、設定は行わず、位置設定画面に戻ります。
9	コントラ-の位置データを書き換えられます。ESC をタッチします。		
10	前進端位置(終点の停止位置)関連の位置、加速度、減速度を設定します。前進端位置にタッチします。		にタッチすると、最初の MEC メニュー画面に戻ります。
11	前進端の画面に切り替わります。前進端位置関連の位置、加速度、減速度を設定します。		をタッチすると、位置設定の前進端、後退端選択画面に戻ります。
12	位置の数値をタッチします。		をタッチすると、位置設定の前進端、後退端選択画面に戻ります。
13	1. 0. 0. を順次タッチし、をタッチします。		数値入力をやめる場合は、ESC をタッチします。数値は設定されず、元の位置設定画面に戻ります。

No.	操作	画面	備考
14	位置に 100.00 が表示されます。		☐ をタッチすると、位置設定の前進端、後退端選択画面に戻ります。
15	☐ にタッチします。		☐ をタッチすると、位置設定の前進端、後退端選択画面に戻ります。 書込みを行わずに戻った場合は、設定は行われません。
16	☐ にタッチします。		☐ をタッチすると、設定は行わず、一つ前の画面にもどります。
17	コントローラの位置データが書き換えられます。 ☐ にタッチします。		
18			☐ をタッチすると、最初の MEC メニュー画面に戻ります。

異常時の処理

タッチパネルディスプレイで検出するハード関連エラー

コード	エラー内容	原因と対策
ER02	不正データ入力	コントローラのバージョンが古いことが考えられます。ファームウェアバージョンを確認してください。
ER03	不正データ	コントローラのバージョンが古いことが考えられます。ファームウェアバージョンを確認してください。
ERFE	ディスプレイからコントローラから異常なレスポンスが返ってきます。	ノイズなどによる一時的な異常です。頻発するようであればケーブル、電源装置のノイズ対策等を確認してください。
ERFF	ディスプレイからコントローラからレスポンスが返ってきません。	①コントローラ接続ケーブルが断線しています。接続ケーブルの配線や断線を確認してください。 ②ノイズなどによる一時的な異常です。コントローラの電源を再投入してください。

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 芝エク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	〒446-0058 愛知県安城市三河安城南町 1-15-8 サンテラス三河安城 4F	TEL 0566-71-1888 FAX 0566-71-1877

盛岡営業所	〒020-0062 岩手県盛岡市長田町 6-7 クリエ 21 ビル 7F	TEL 019-623-9700 FAX 019-623-9701
秋田出張所	〒018-0402 秋田県にかほ市平沢字行ヒ森 2-4	TEL 0184-37-3011 FAX 0184-37-3012
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 埼玉県熊谷市龍原南 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 ハーモネットビル 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 559 番地	TEL 075-693-8211 FAX 075-693-8233
兵庫営業所	〒673-0898 兵庫県明石市機屋町 8-34 第 5 池内ビル 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 広島鯉城通りビル 5F	TEL 082-544-1750 FAX 082-544-1751
徳島営業所	〒770-0905 徳島県徳島市東大工町 1-9-1 徳島ファーストビル 5F-B	TEL 088-624-8061 FAX 088-624-8062
松山営業所	〒790-0905 愛媛県松山市榊味 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
大分営業所	〒870-0823 大分県大分市東大道 1-11-1 タンネンバウム III 2F	TEL 097-543-7745 FAX 097-543-7746
熊本営業所	〒862-0910 熊本県熊本市東区健軍本町 1-1 拓洋ビル 4F	TEL 096-214-2800 FAX 096-214-2801

お問い合わせ先

アイエイアイ お客様センター エイト

(受付時間) 月～金 24 時間 (月 7：00AM～金 翌朝 7：00AM)
土、日、祝日 8：00AM～5：00PM
(年末年始を除く)

フリー
コール 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

管理番号：MJ0218-5A