

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

R-unit
RCON

クイックスタートガイド

DeviceNet™ 仕様
第4版



RCON システム

STEP
1

配線する

p 9

- 1. コントローラーの配線 p10
- 2. アクチュエーターの配線 p22
- 3. ネットワークの配線 p31

STEP
2

初期設定をする

p33

- 1. IA-OSの設定 p34
- 2. ゲートウェイユニットの設定 p35
- 3. PLCの設定 p52
- 4. ネットワークの通信状態確認 p86

STEP
3

動作させる

p89

- 1. IA-OSから動作させる (ドライバーユニット) p90
- 2. IA-OSから動作させる (エレシリンダー) p101

はじめに

本書は、DeviceNet仕様の下記RCON立上げ作業を、より早く・簡単に行うために作られた資料です。取扱いについての詳細な内容は、別途 [RCON取扱説明書 (MJ0384)] をご覧ください。

また、RCONの各ユニットが連結したものを“RCON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 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-EXT
RCON接続仕様 SCON-CB



注意

本書では、R-Unit の RCON・DeviceNet 仕様に共通した内容について、RCONシステムに、ロボシリンダーとエレシリンダーを接続する場合の例を説明いたします。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。

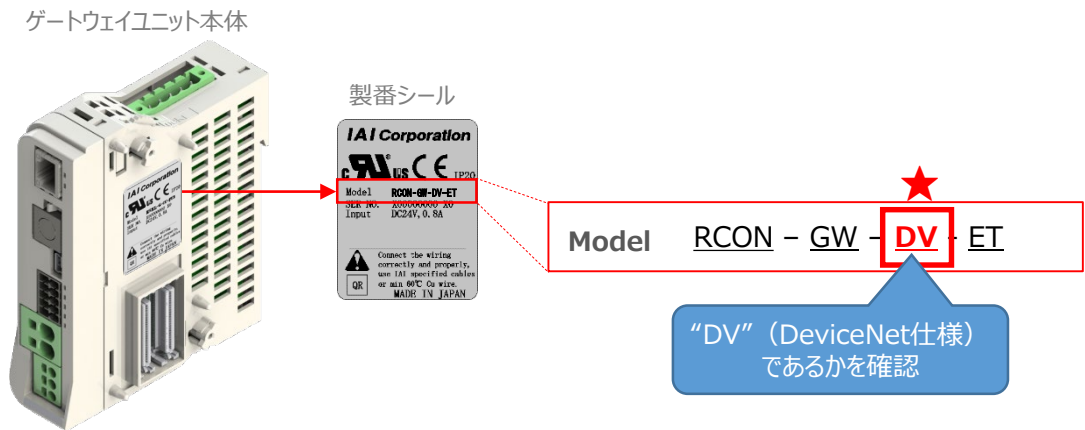
重要

- 本書では、オムロン社製PLC (NJシリーズ) と DeviceNetマスター・ユニット (CJ1W-DRM21) に、当社RCONシステムを接続する場合を例として、基本的な導入手順を説明しています。
- 設定内容につきましては、条件や用途に合わせて変更をしてください。
- 本書に記載されている事柄は、製品の改良にともない予告なく変更させていただく場合があります。
- この取扱説明書の内容についてご不審やお気付きの点などがありましたら、“アイエイアイお客様センターエイト” もしくは、最寄りの当社営業所までお問合わせください。
- “DeviceNet™” は、ODVAの登録商標または商標です。
- Sysmacは、オムロン株式会社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。

ゲートウェイユニットの型式確認

RCONゲートウェイユニット本体の右側面に、製番シールが貼付けてあります。製番シールの“Model”に型式が表記してあります。

この項目★記部記載内容（I/O種類を表示）が“DV”（DeviceNet接続）であることを確認してください。





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-DV-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

- フィールドネットワーク接続コネクタ
数量：1
型式：MSTB2.5/5-ST-5.08 ABGY AU



※RCONゲートウェイユニットに付属

- 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

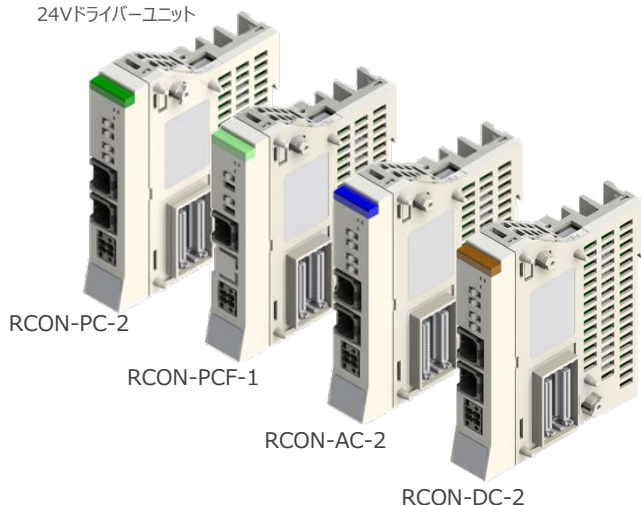


オプション

※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



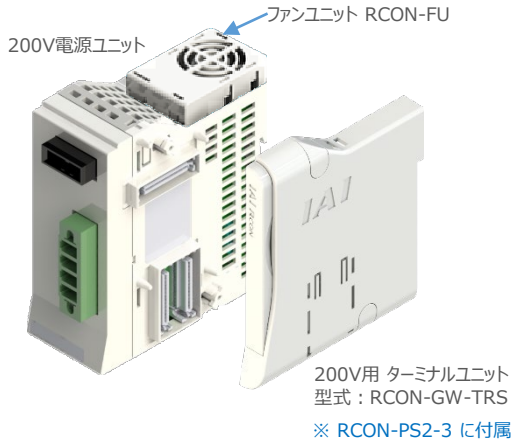
- 駆動源遮断コネクタ
数量：1（ユニット毎）
型式：DFMC1.5/2-STF-3.5



※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）



- 電源用コネクター
数量1
型式：SPC 5_4-STF-7,62



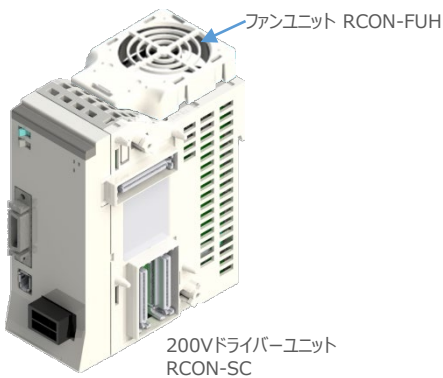
※RCONゲートウェイユニットに付属

- ファンユニット
数量：1
型式：RCON-FU



※200V電源ユニットに付属

● 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



- ファンユニット
数量：1（ユニット毎）
型式：RCON-FUH



※200Vドライバーユニットに付属

- ダミープラグ
数量：1（ユニット毎）
型式：DP-6

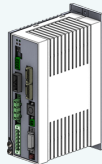


※200Vドライバーユニットに付属

● SCON拡張ユニット（型式：RCON-EXT） 数量：1



- SCON RCON接続仕様
数量：お客様の仕様による
型式：SCON-CB-***RC-0-*
※ -RC は拡張ユニットオプション



- 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



※ SCON-拡張ユニットに付属

- 接続ケーブル
数量：お客様の仕様による
型式：CB-RE-CTL002



※ SCON-CB-RC に付属



● EC接続ユニット（型式例：RCON-EC） 数量：お客様の仕様による

RCON-EC



- 駆動源遮断コネクタ
数量：1（ユニット毎）
型式：DFMC1.5/4-ST-3.5



※EC接続ユニットに付属

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



RCP6-SA6C-WA

- モーターエンコーダケーブル
数量1

型式：CB-ADPC-MPA***/
CB-ADPC-MPA***-RB



※アクチュエーターに付属



RCP2-RTBL

- モーターエンコーダケーブル
数量：1
型式：CB-PSEP-MPA***



※アクチュエーターに付属

- コネクタ変換ユニット
数量：1
型式：RCM-CV-APCS



※ RCONDライバユニットへ接続する為に必要です。
当製品は別途準備が必要です。



● モーターエンコーダケーブル
数量：1
型式：CB-ADPC-MPA002



RCS4-SA6C-WA

- モーターケーブル / エンコーダケーブル 数量 各1
型式：CB-***-MA***/ CB-***-P(L)A***



※アクチュエーターに付属



- エレシリンダー（型式例：EC-S6SAH-*-*ACR） 数量：お客様の仕様による



- 電源・通信ケーブル
(RCON-EC接続仕様4方向コネクターケーブル)
数量1
型式：CB-REC2-PWBIO***-RB



EC 接続ユニットに接続できるエレシリンダーは、オプション：ACR のみです。また。“ACR”オプション選択時は“PN”、“TMD2”オプションの選択ができません。



電源・通信ケーブルは以下2種類から選択できます。

- CB-REC-PWBIO***-RB : RCON-EC接続用コネクターケーブル
- CB-REC2-PWBIO***-RB : RCON-EC接続仕様4方向コネクターケーブル

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

PSA-24(L)



※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



※PSA-24(L)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

STEP 1

配線する

- 1. コントローラーの配線 p10
- 2. アクチュエーターの配線 p22
- 3. フィールドネットワークの配線 p31

1 コントローラーの配線

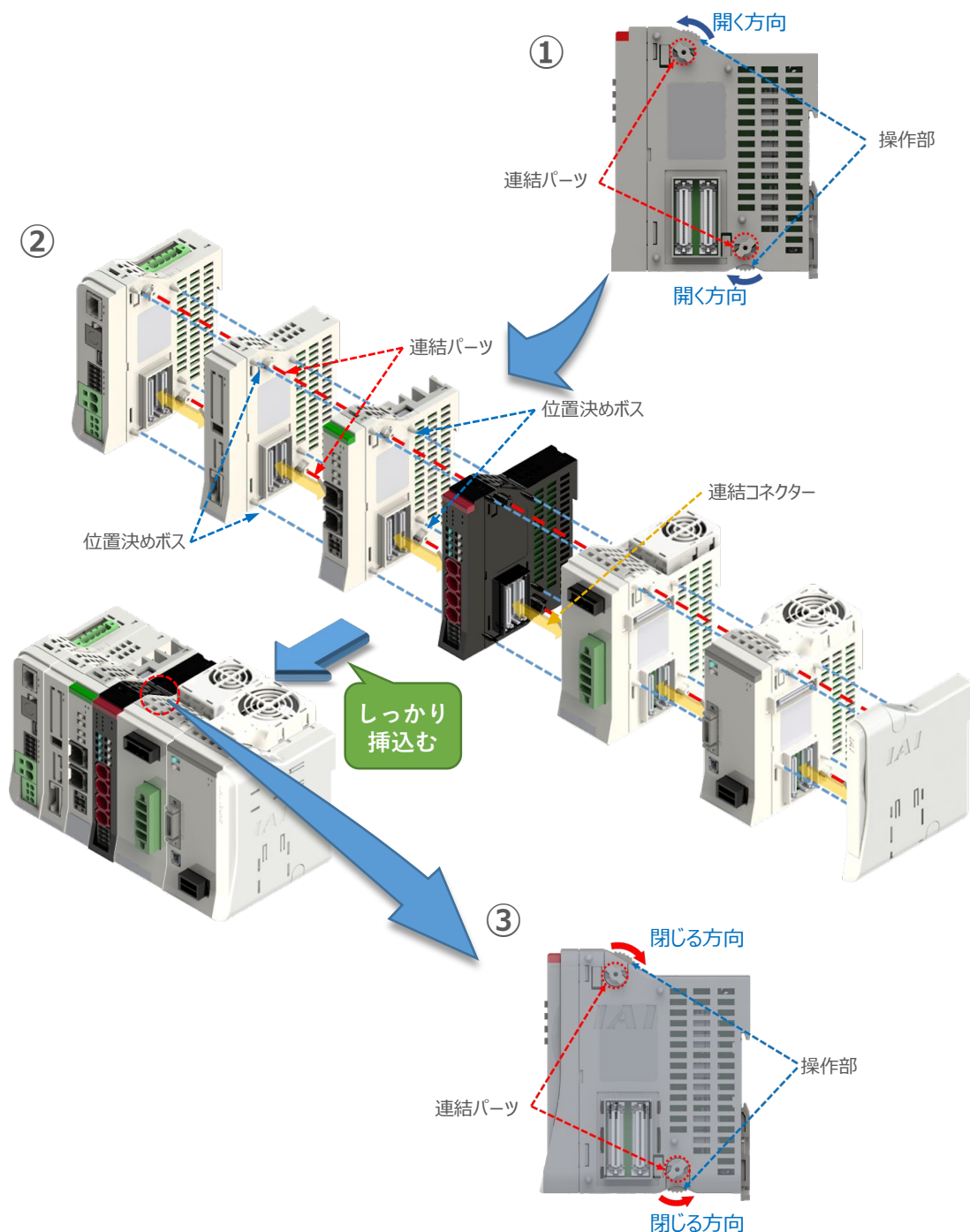
RCONシステムの組立て

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”がはめ合う様に合せ、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。

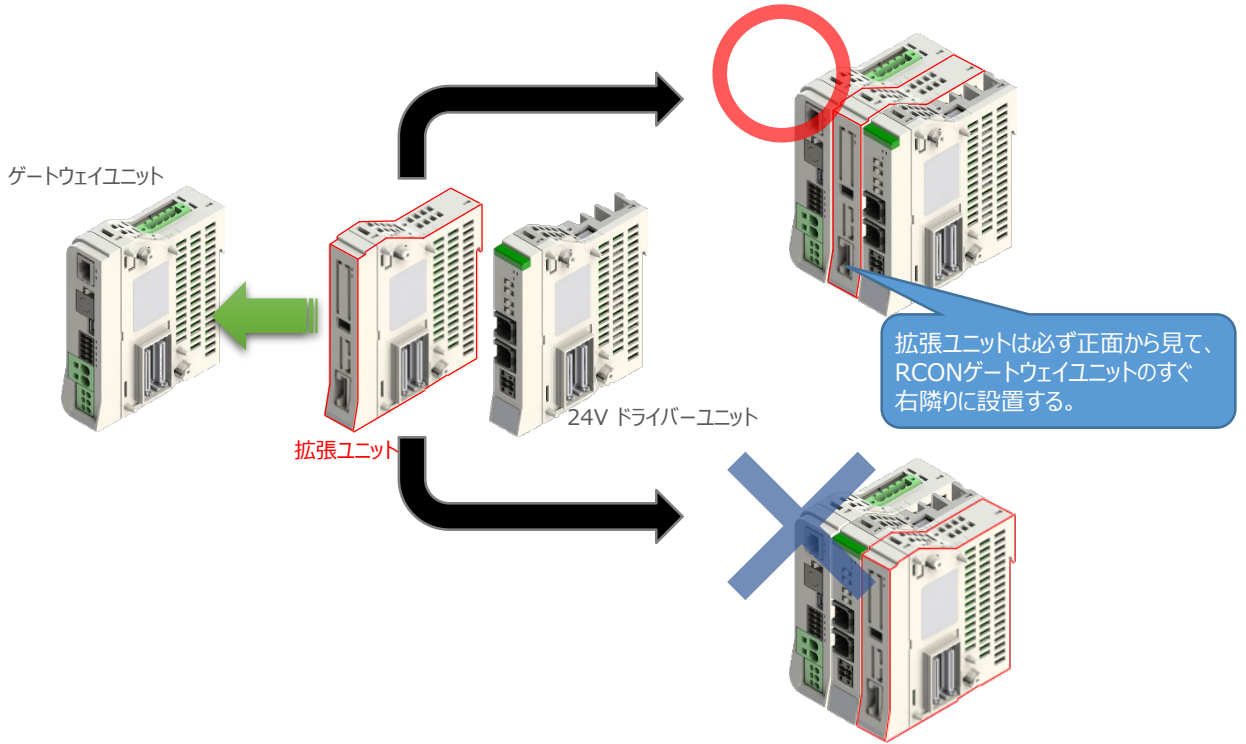
用意する物

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

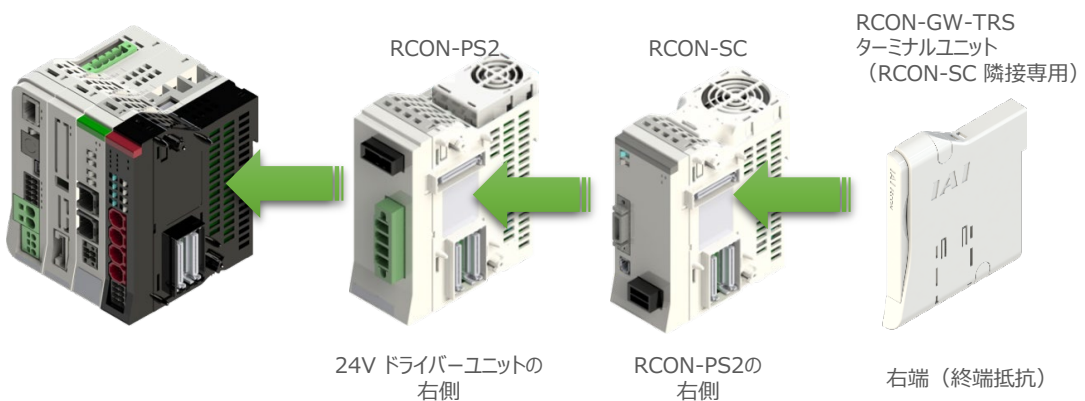


**注意**SCON拡張ユニットを連結する場合の注意点

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願います。
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

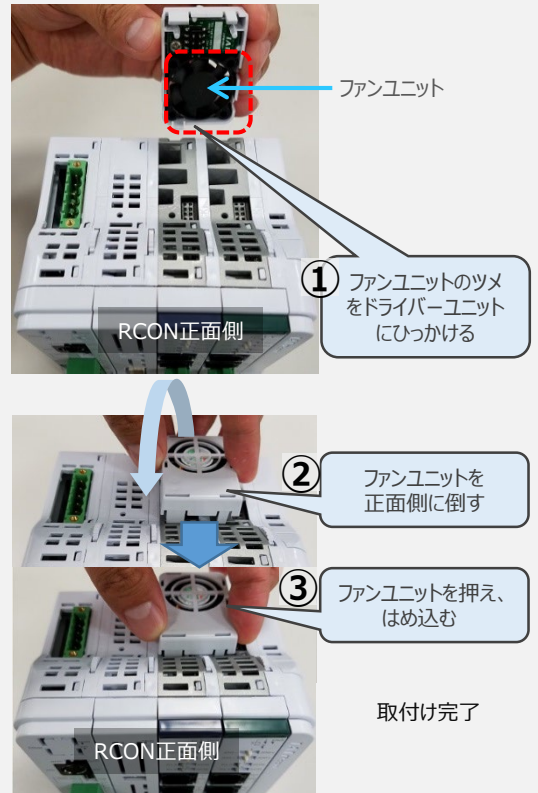
- RCON-PSは、24V RCONドライバーユニットの右隣、24V RCONドライバーユニットがない場合はゲートウェイユニットの右隣に配置します。
- RCON-SCは、RCON-PSの右隣に配置します。RCON-SCの右端にはターミナルユニットが来るように配置します。



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。

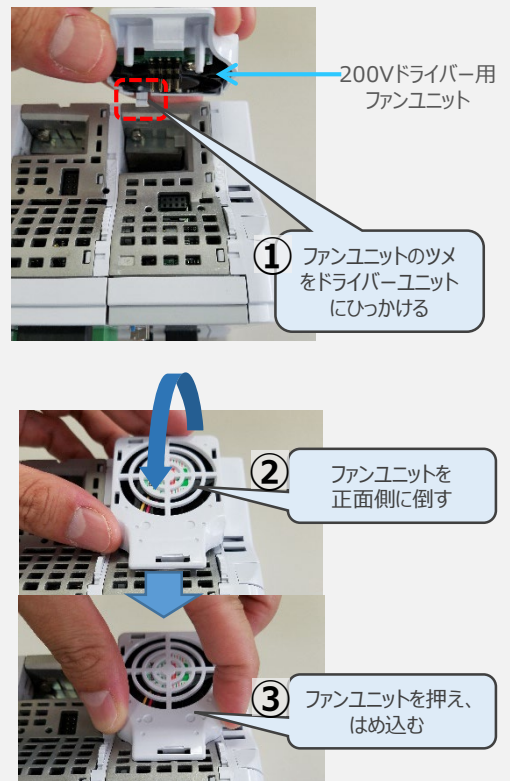
- ① RCONシステムとファンユニットの取付け向きを合わせます。
ファンユニットのツメを、ドライバーユニットへ右図のようにひっかけます。
- ② ファンユニットをRCONシステム正面側に倒します。
- ③ ファンユニットを上から押え、はめ込みます。



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へ右図のようにひっかけます。
- 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。



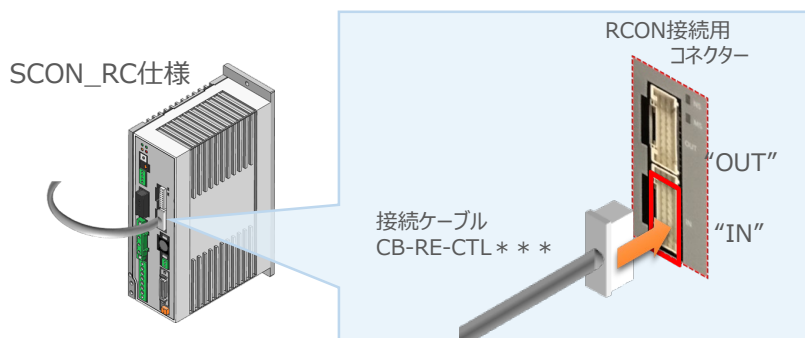
2 SCON と 拡張ユニットの接続

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。

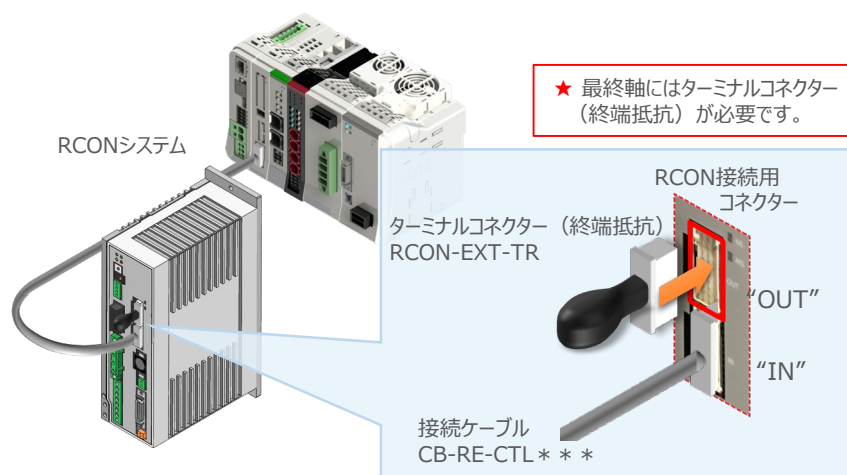
- ① SCON拡張ユニットの接続コネクタにケーブルのコネクタを挿入します。



- 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本体の配線につきましては、クイックスタートガイド SCON (MJ0369) を参照願います。

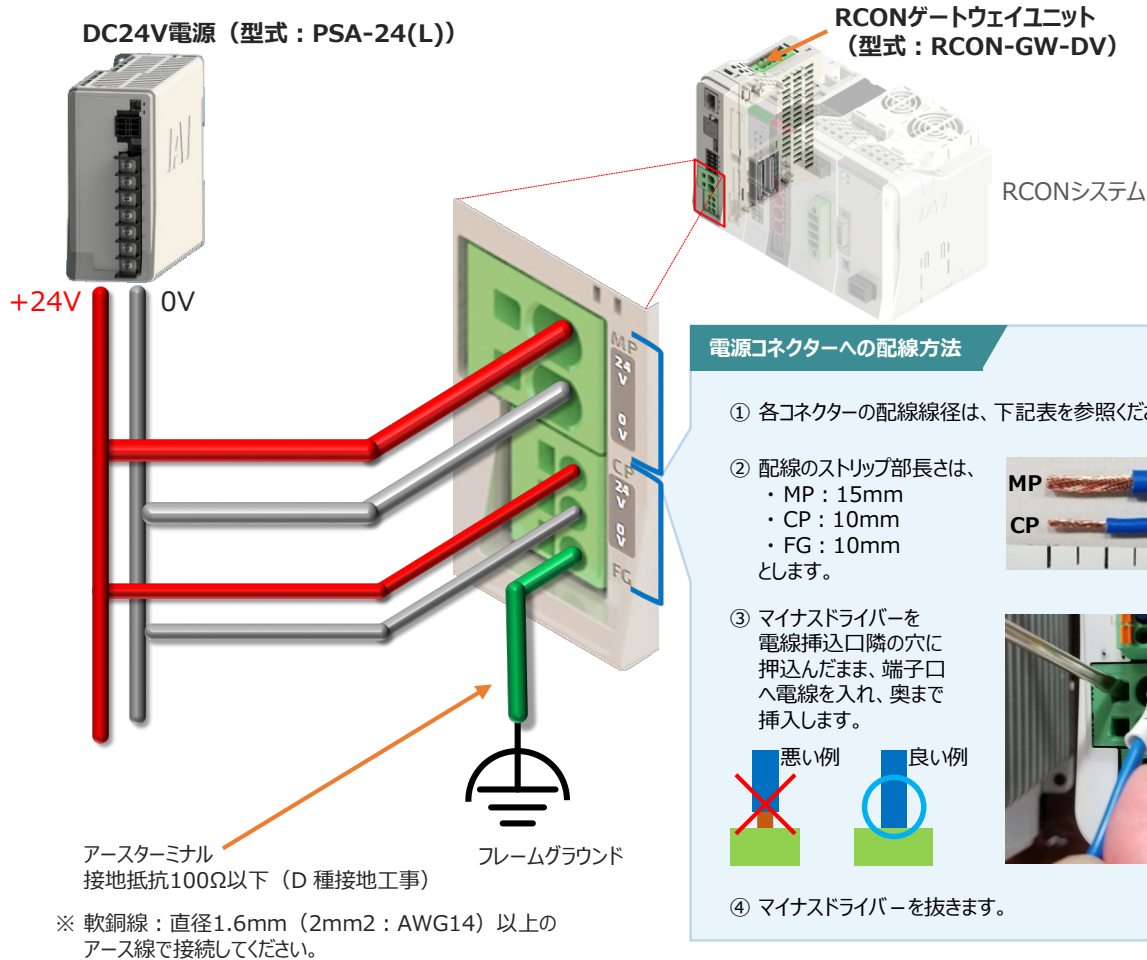
RCONゲートウェイユニットへの配線

用意する物

RCONゲートウェイユニット/DC24V電源

3 電源コネクターへの配線

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



コネクター	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 (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、コントローラーの電源供給部 (コネクター部) 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。

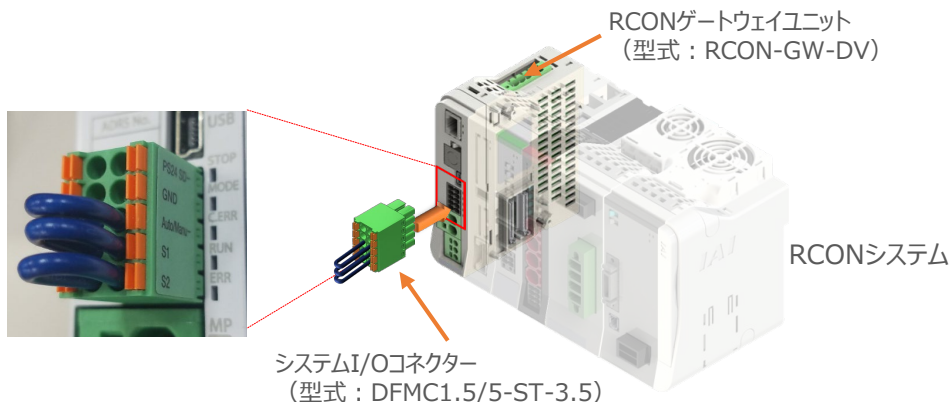
4 システムI/O コネクタへの配線

用意する物

RCONゲートウェイユニット/システムI/Oコネクタ

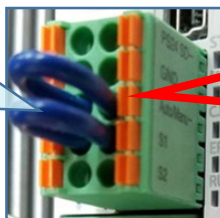
停止回路やイネーブル入力回路構築のためには、システムI/Oコネクタの配線が必要です。
以下、配線方法を説明します。

- 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コネクタを差込みます。

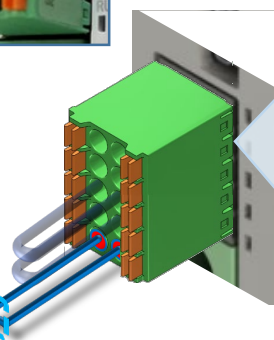


- ② システムI/Oコネクタの各端子へ配線をします。
ここでは、停止回路に停止スイッチを接続する例を示します。以下の接続例を見ながら、配線作業を行ってください。

図のようにコネクタの短絡線（青い線）を残します

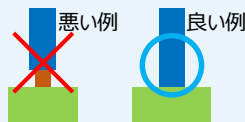
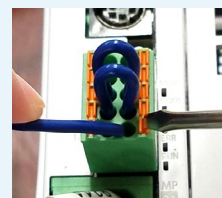


Auto/Manu-とAuto/Manu+間の配線は外さないでください。
PLCからサーボONができなくなります。
上位側でAutoとManuを切替える場合のみ、接点を設けてください。



システムI/O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込んだ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。

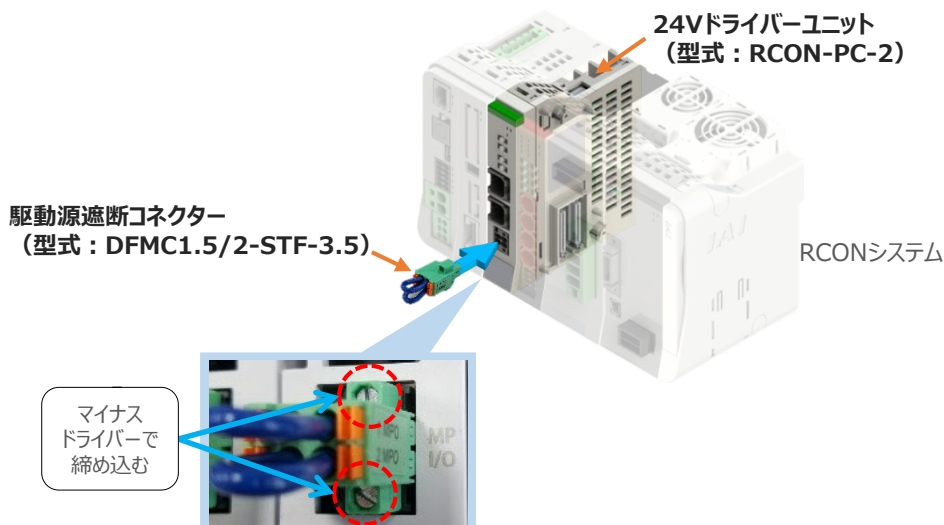
24Vドライバーユニット 駆動源遮断回路の配線

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込みます。



- 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。

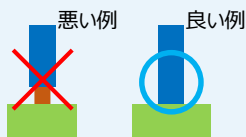
駆動源遮断コネクタへの配線方法

- 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。

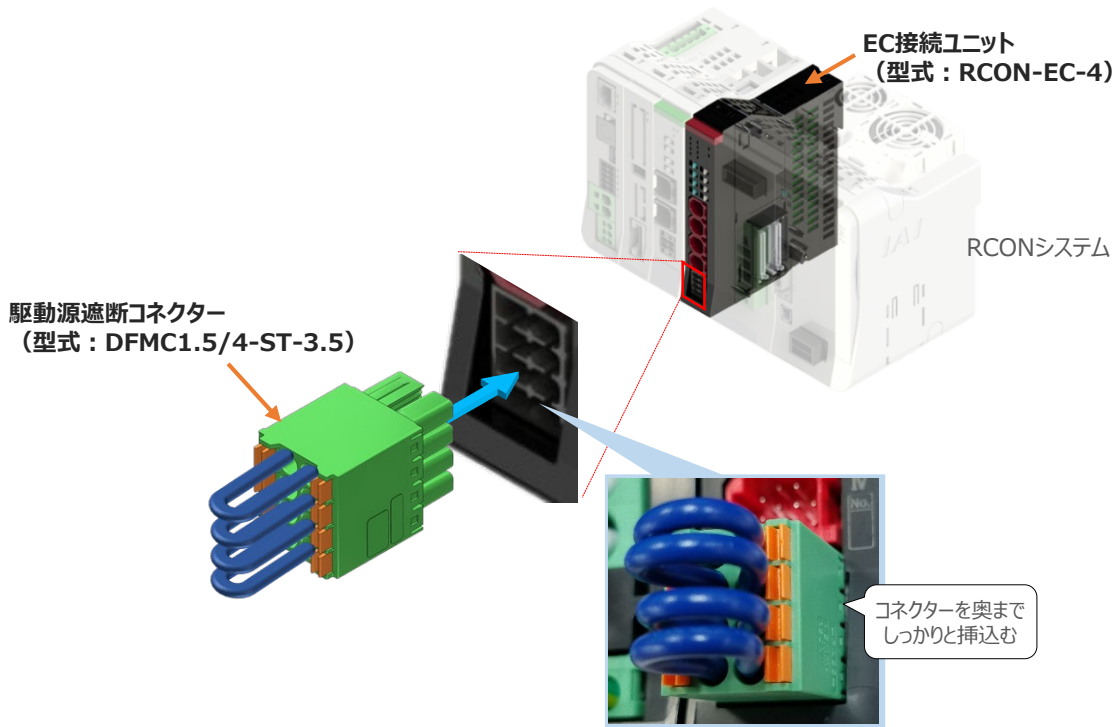
EC接続ユニット 駆動源遮断回路の配線

用意する物

EC接続ユニット／駆動源遮断コネクタ

6 駆動源遮断コネクタの接続

EC接続ユニットは、RCONゲートウェイユニットから24Vを供給していますが、駆動源遮断に関する回路はEC接続ユニット側にあります。



注意

安全カテゴリ対応などで、モーター駆動源を外部遮断する場合は、MPI*とMPO*端子間の配線にリレーなどの接点を接続してください。



注意

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。

200V電源ユニットへの電源配線

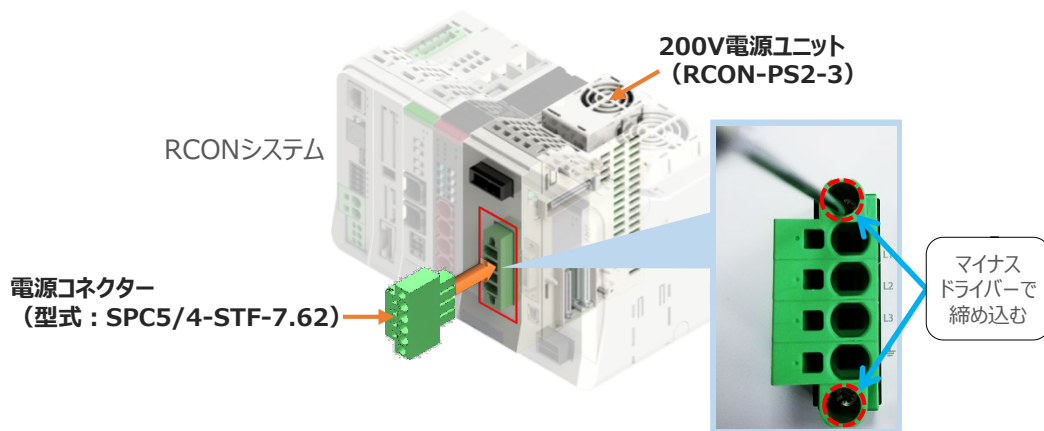
用意する物

200V電源ユニット/電源コネクタ

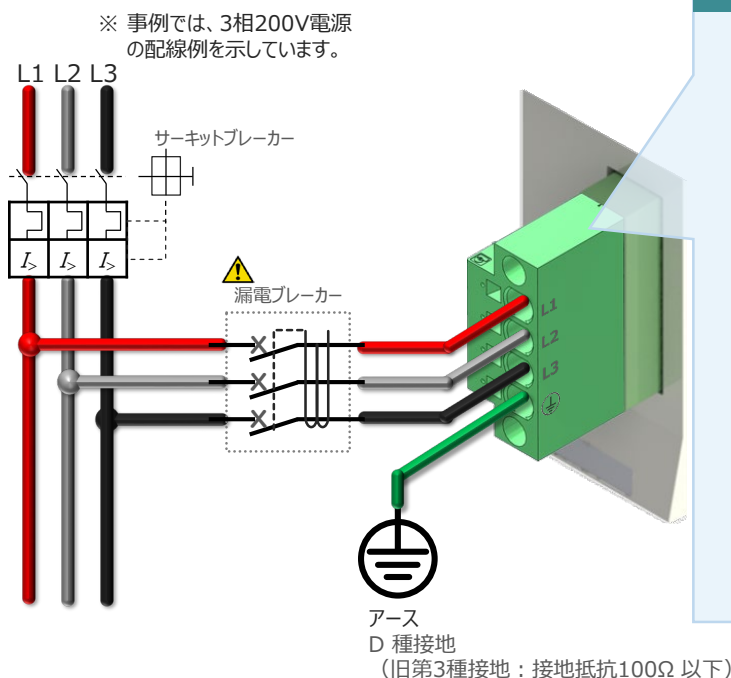
7 RCON-PS2 電源コネクタへの配線

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。



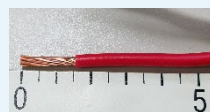
- ② 各端子へ配線をします。以下の接続例を見ながら、配線作業を行ってください。



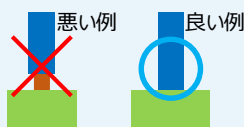
電源コネクタへの配線方法

- ① 線径 AWG14~8 の配線を準備します。

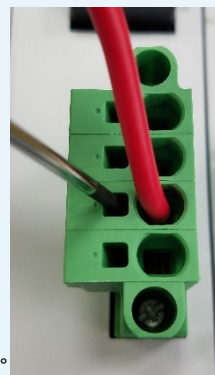
- ② 配線のストリップ部長さは、15mm とします。



- 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。

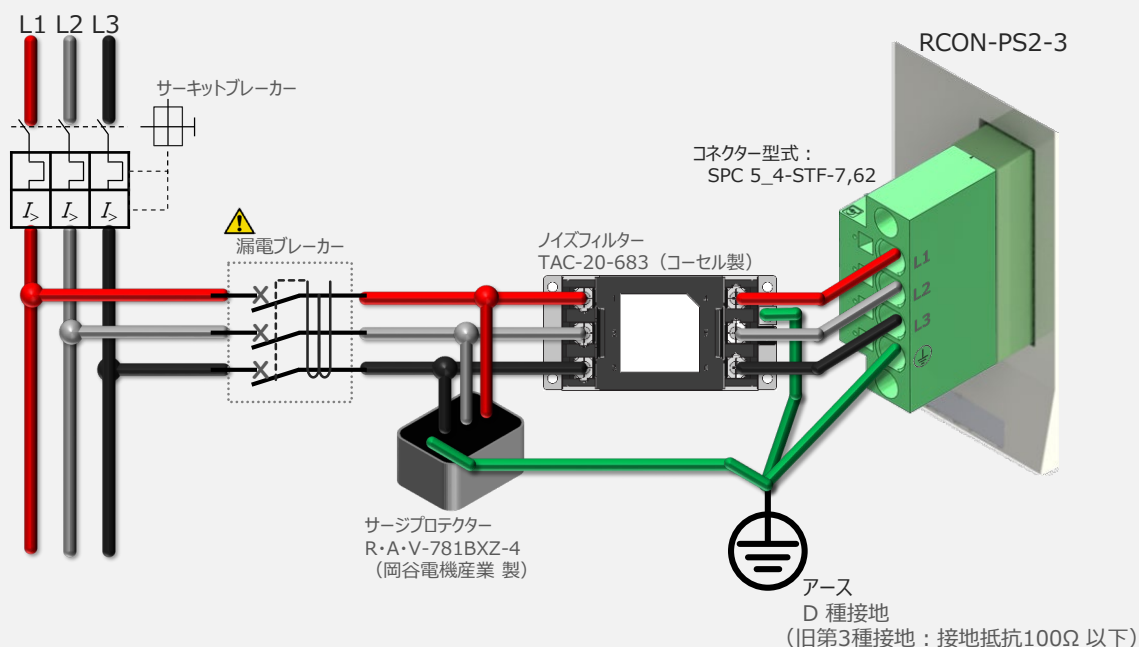
補足

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

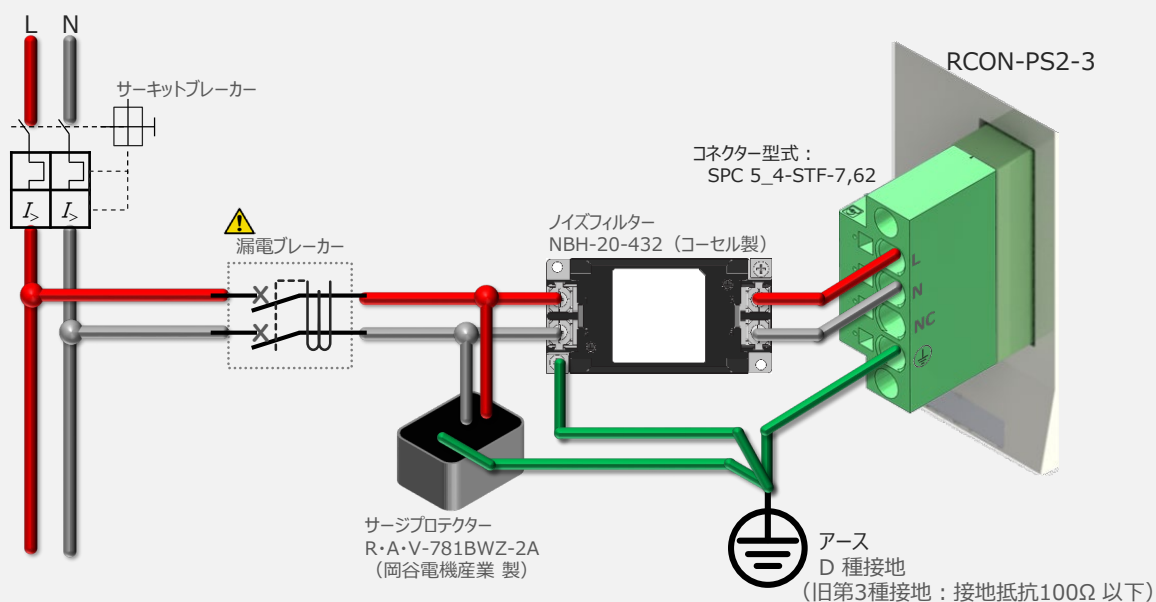
RCON-PS2にノイズフィルターの設置は不要です。しかし、装置をCEマーキング相当にする場合には、ノイズフィルターの設置が必要です。

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



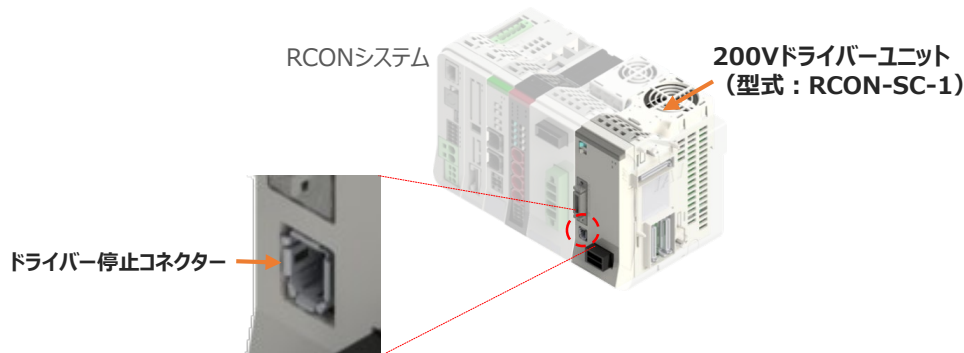
注意

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。

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）をもっています。

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。

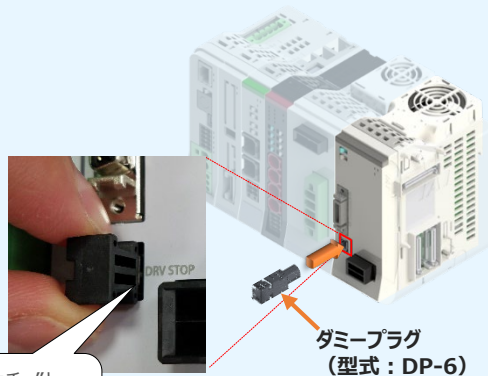


ドライバー
停止回路

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。

ケーブルを使用する場合（別売り）

型式：CB-SC-STO***



ケーブルを使用しない場合

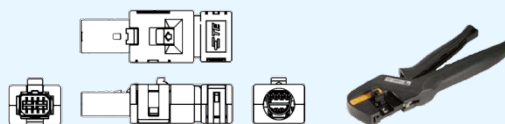
コネクタを準備し、配線を製作する必要があります。

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。


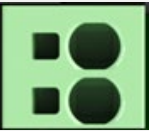






※ 詳細はRCONの取扱説明書（MJ0384）を確認してください。

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)
RCON ゲートウェイ ユニット		MP (24Vモーター電源)	AWG 20~8 (0.5 ~ 8 sq)
RCON ゲートウェイ ユニット	 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。



参照

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。

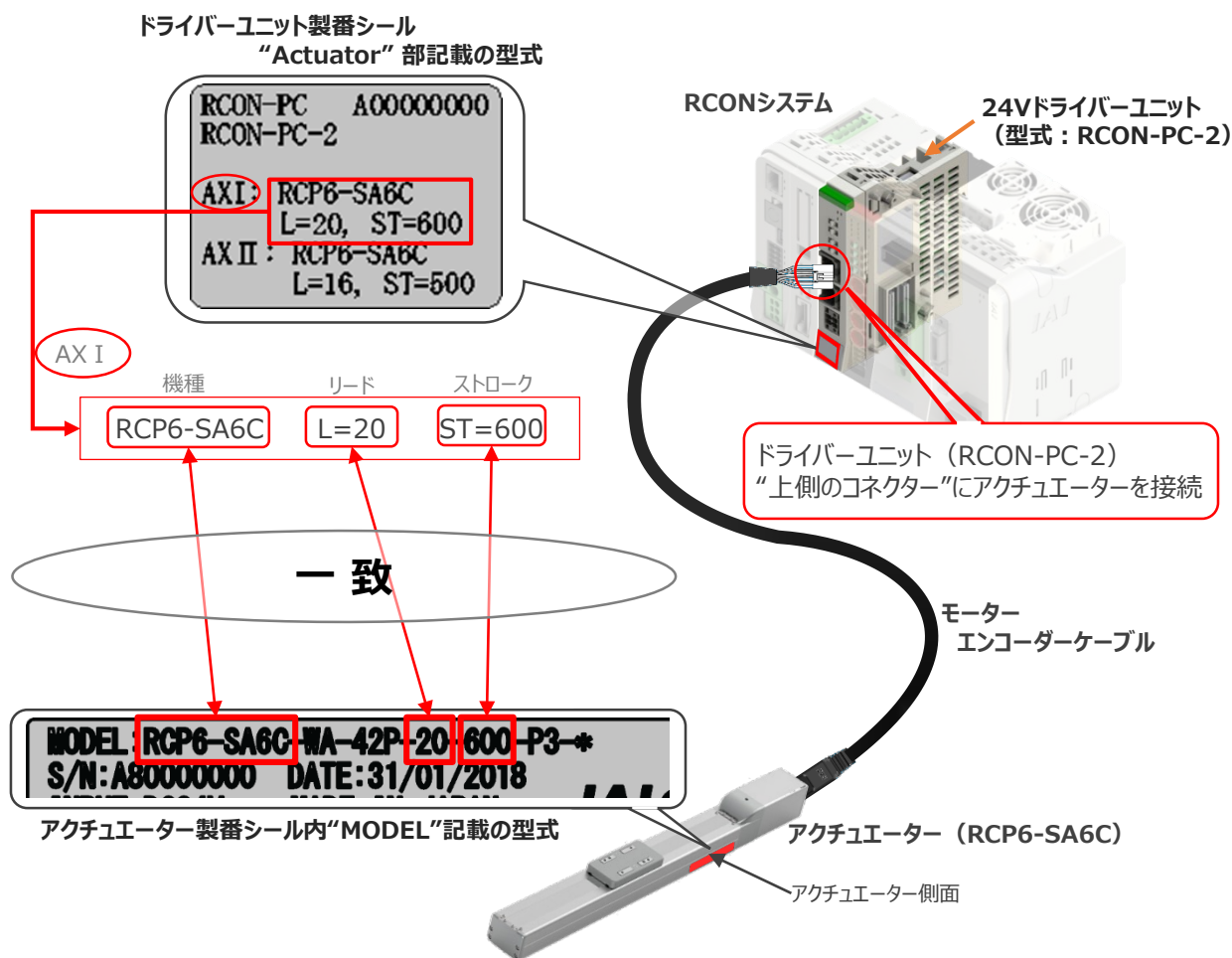
2 アクチュエーターの配線

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。

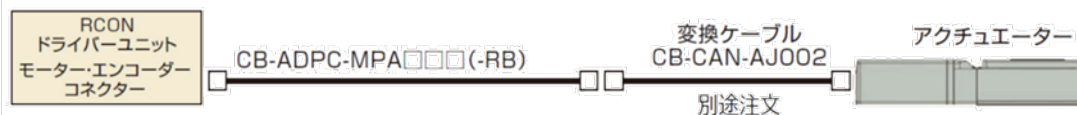
配線図 A

- 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)



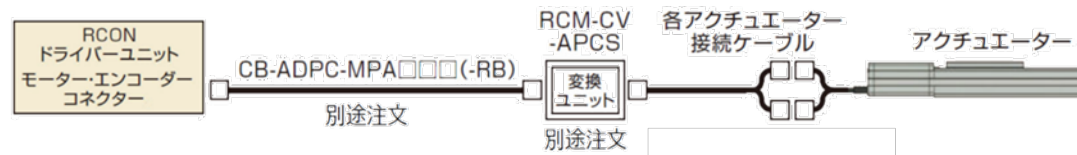
配線図 C

- 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)



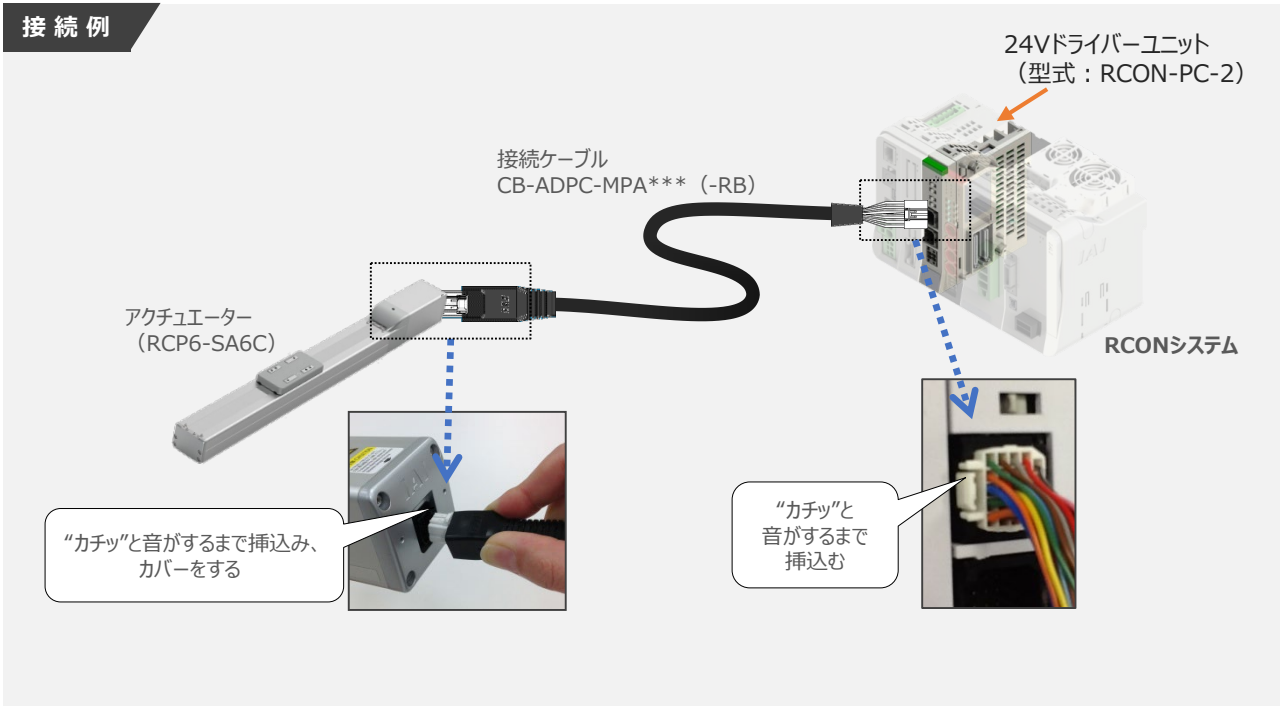
注意

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。

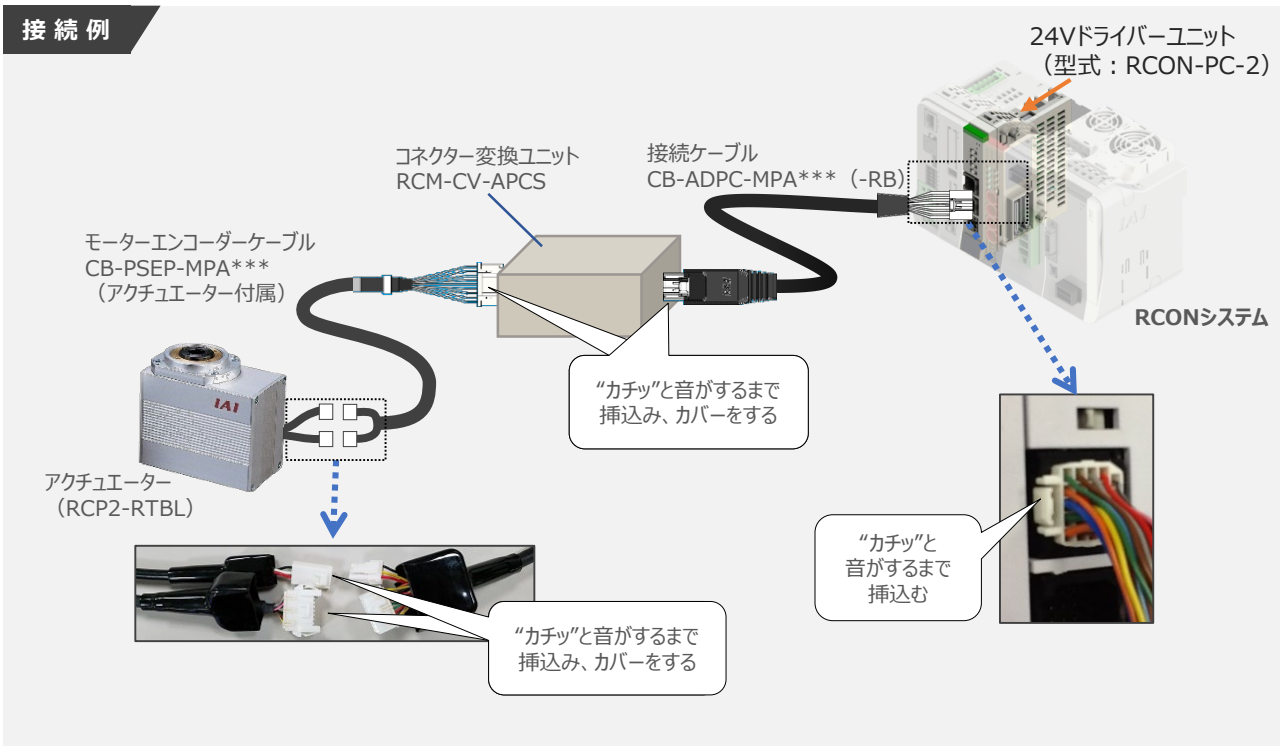
● “配線図 A” と RCONの接続方法

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

RCONシステムの24V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 (-RB:ロボットケーブル) [各アクチュエーター接続ケーブル]	変換 ユニット	配線図
	シリーズ	対象タイプ				
①	RCP6	高推力タイプ (注1) 以外	P5	CB-ADPC-MPA□□□ (-RB)	—	A
	RCP6CR					
	RCP6W					
	RCP5					
	RCP5CR					
②	RCP5W	高推力タイプ (注1)	P6	CB-ADPC-MPA□□□ (-RB) CB-CAN-AJ002 (変換ケーブル)	—	B
③	RCP4	グリッパ (GR*)、 ST4525E、SA3/RA3	P5	CB-ADPC-MPA□□□ (-RB)	—	A
	RCP4CR					
④	RCP4W	高推力タイプ (注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	RCP2 (標準タイプ) の	P5	CB-ADPC-MPA□□□ (-RB) [CB-RPSEP-MPA□□□]	要	D
	RCP2CR	ロータリー小型タイプ				
	RCP2W	RCP2-RTBS/RTBSL/RTCS/RTCSSL				
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
		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				
⑨		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 (注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	RCA2/RCA2CR/RCA2W、RCL		A6	CB-RCAPC-MPA□□□ (-RB)	—	C
⑬	RCA2/RCA2CR/RCA2W (CNSオプション)		A6	CB-ADPC-MPA□□□ (-RB)	—	A
⑭	RCA	全長ショートタイプ (RCAのみ)	A6	CB-RCAPC-MPA□□□ (-RB)	—	C
	RCACR	RCA-SRA4R/SRGS4R/SRGD4R				
⑮	RCAW	⑭以外	A6	CB-ADPC-MPA□□□ (-RB) [CB-ASEP2-MPA□□□]	要	D
⑯	RCD	RCD-RA1DA、RCD-GRSNA	D6	CB-ADPC-MPA□□□ (-RB)	—	A



注意

注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です。

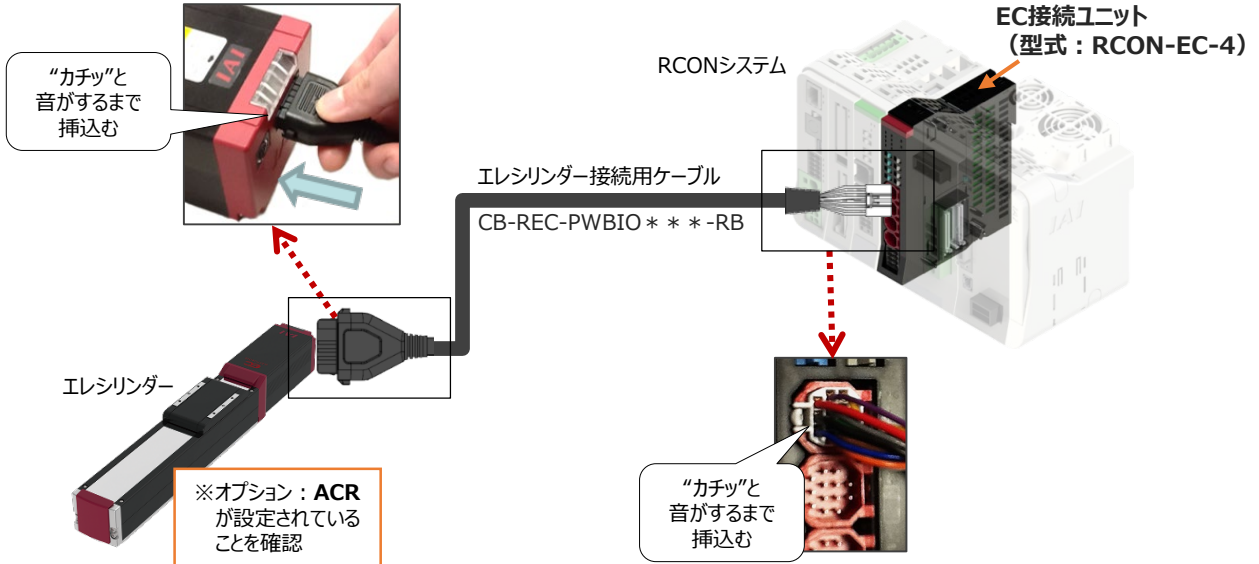
注2: 各ドライバーユニットからアクチュエーターまでのケーブル長は、変換ユニットの有無に関わらず最大20mです。ただし、DCブラシレスモーター仕様の場合、ドライバーユニット (RCON-DC) からRCDアクチュエーターまでの最大長さは10mです。

エレシリンダー と EC接続ユニットの配線

用意する物

RCONシステム／エレシリンダー／
EC接続ユニット用ケーブル

接続する前に、エレシリンダーがオプション・ACR（RCON-EC接続仕様）を設定しているか、必ずご確認ください。エレシリンダー型式は、本体左側面の製番シールに記載されています。



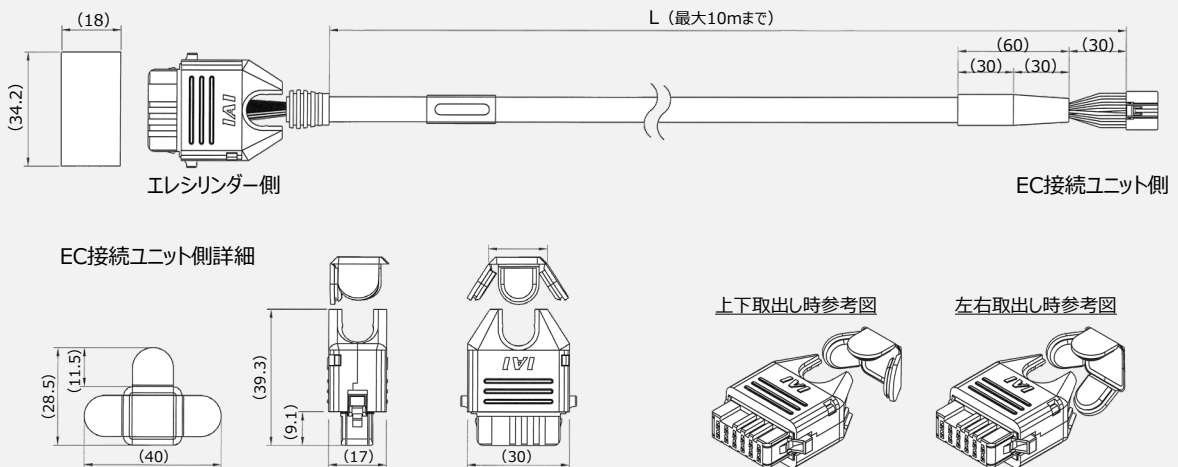
注意

EC 接続ユニットに接続できるエレシリンダーは、オプション：ACR のみです。
また、“ACR”オプション選択時は“PN”、“TMD2”オプションの選択ができません。

補足

電源・通信ケーブル 4方向コネクターケーブル寸法図

RCON-EC接続用、電源・通信ケーブル（4方向コネクター_型式：CB-REC2-PWBIO***-RB）の寸法図を以下に示します。このケーブルは、お客様にてケーブルの取出し方向を変更できます。

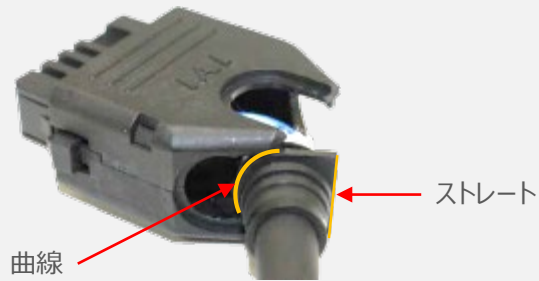


補 足

4方向コネクタケーブル組立方法

RCON-EC接続用電源・通信ケーブル（4方向コネクタ）の組立方法について記します。

- ① 蒲鋒形状の曲線部分から溝に沿ってスライドさせながら挿入します。



- ② ケーブルを確実に挿入したことを確認し、蓋の側面2ヶ所を先に溝に沿って挿入します。

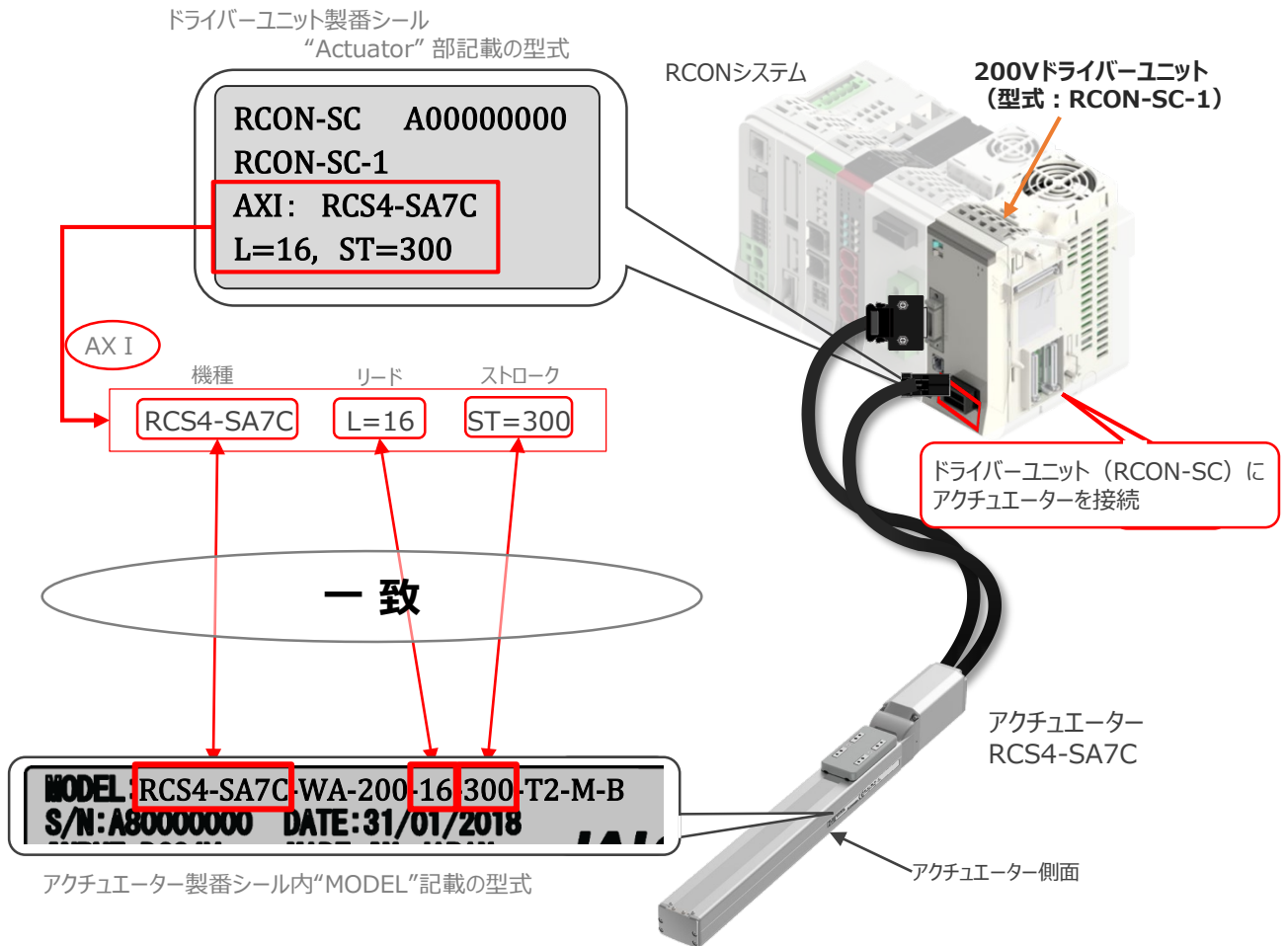


- ③ 最後に蓋の残り1ヶ所を押込みます。



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

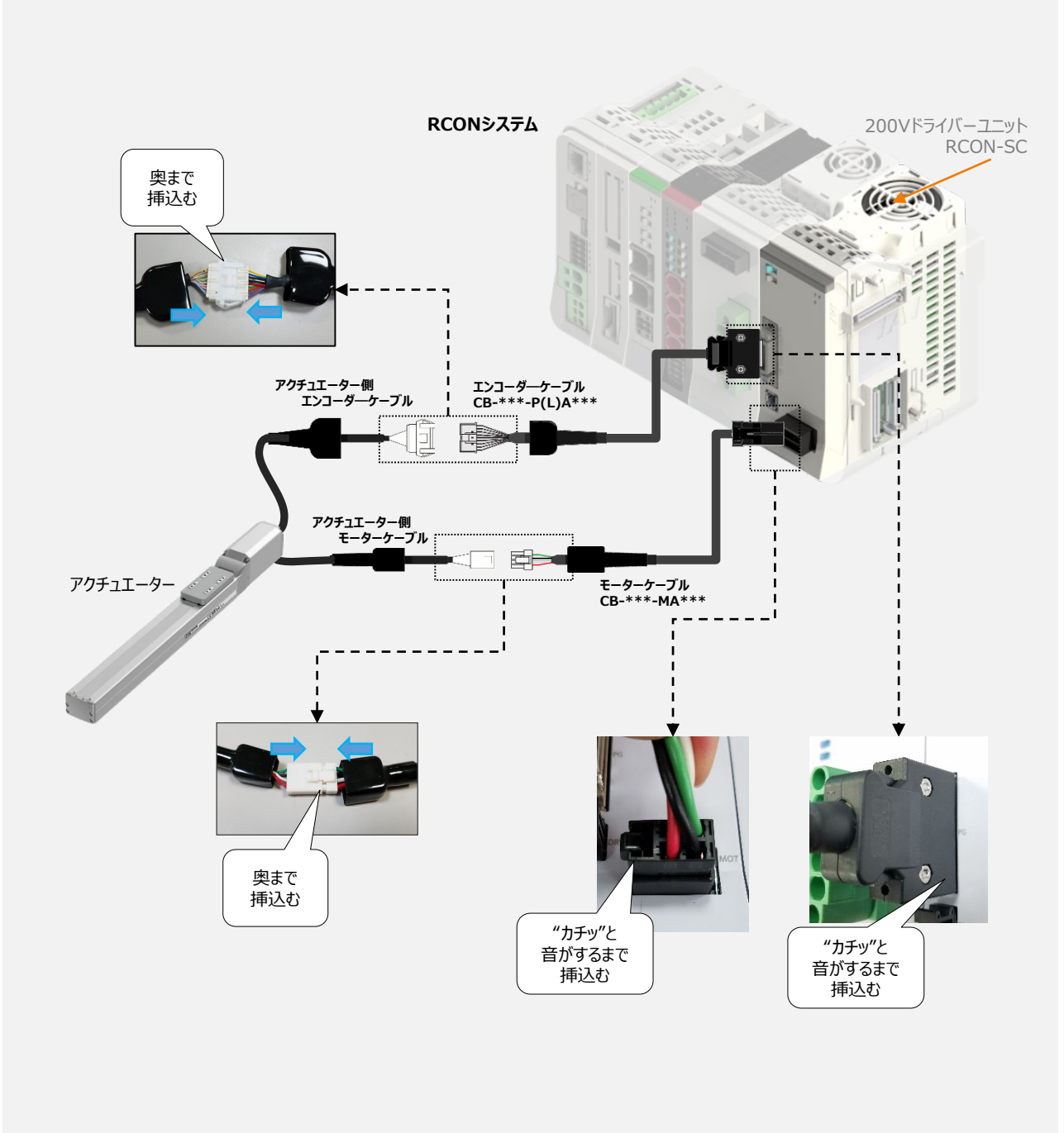
アクチュエーターを接続する前に、ドライバーユニットとアクチュエーターの組合せが一致しているかどうか必ずご確認ください。接続可能なアクチュエーター型式は、各ドライバーユニット左側面の製番シールもしくは正面パネルに記載されています。



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

RCON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 ^(注1)				
	シリーズ	対象タイプ		モーターケーブル	モーター ロケットケーブル	エンコーダー ケーブル	エンコーダー ロケットケーブル	
①	RCS4 RCS4CR		T4	CB-RCC1-MA□□□	CB-X2-MA□□□	—	CB-X1-PA□□□	
②	RCS3(P) RCS3(P)CR	CTZ5C	T4	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	CB-RCC1-MA□□□	CB-X2-MA□□□	CB-RCS2-PLA□□□	CB-X2-PLA□□□	
		RT6				CB-RCS2-PA□□□	CB-X3-PA□□□	
		上記以外				CB-RCS2-PLA□□□	CB-X2-PLA□□□	
④	RCS2	ロ ー ド セ ル 無	T4	CB-RCC1-MA□□□	CB-X2-MA□□□	RA13R	—	
						RA13R プレーキ付 (プレーキボックス付)	【アクチュエーター～プレーキボックス】	【アクチュエーター～プレーキボックス】
						RA13R プレーキ付(プレーキ ボックス無)	【プレーキボックス～コントローラー】	【プレーキボックス～コントローラー】
						RA13R プレーキ付(プレーキ ボックス無)	【アクチュエーター～プレーキボックス】	【アクチュエーター～プレーキボックス】
⑤	IS(P)B IS(P)DB IS(P)DBCR	オプション： リミットスイッチ付仕様 ^(注2)	T4	—	CB-X2-MA□□□	—	CB-X1-PA□□□ ※バッテリーレスアプン仕様で ケーブル長が 21m以上30m以下の場合 は CB-X1-PA□□□-AWG24	
							CB-X1-PLA□□□ ※バッテリーレスアプン仕様で 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	オプション： リミットスイッチ付仕様 ^(注2)	T4	—	CB-X2-MA□□□	—	CB-X1-PA□□□	
							CB-X1-PLA□□□	
⑦	NSA		T4	—	CB-X2-MA□□□	—	CB-X1-PA□□□	
⑧	NS	オプション： リミットスイッチ付仕様 ^(注2)	T4	—	CB-X2-MA□□□	—	CB-X3-PA□□□	
							CB-X2-PLA□□□	
⑨	DD(A) DD(A)CR DDW	T18□	T4	—	CB-X2-MA□□□	—	CB-X3-PA□□□	
		LT18□			CB-XMC1-MA□□□			
		H18□						
		LH18□						
⑩	LSA	W□□□	T4	—	CB-XMC1-MA□□□	—	CB-X2-PLA□□□	
		上記以外			CB-X2-MA□□□		CB-X3-PA□□□	
⑪	LSAS		T4	—	CB-X2-MA□□□	—	CB-X1-PA□□□	
⑫	IS(P)WA		T4	—	CB-XEU1-MA□□□	—	CB-X1-PA□□□-WC	



注意

注1：各ドライバーユニットからアクチュエーターまでのケーブル長は、最大30mです。

注2：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。）

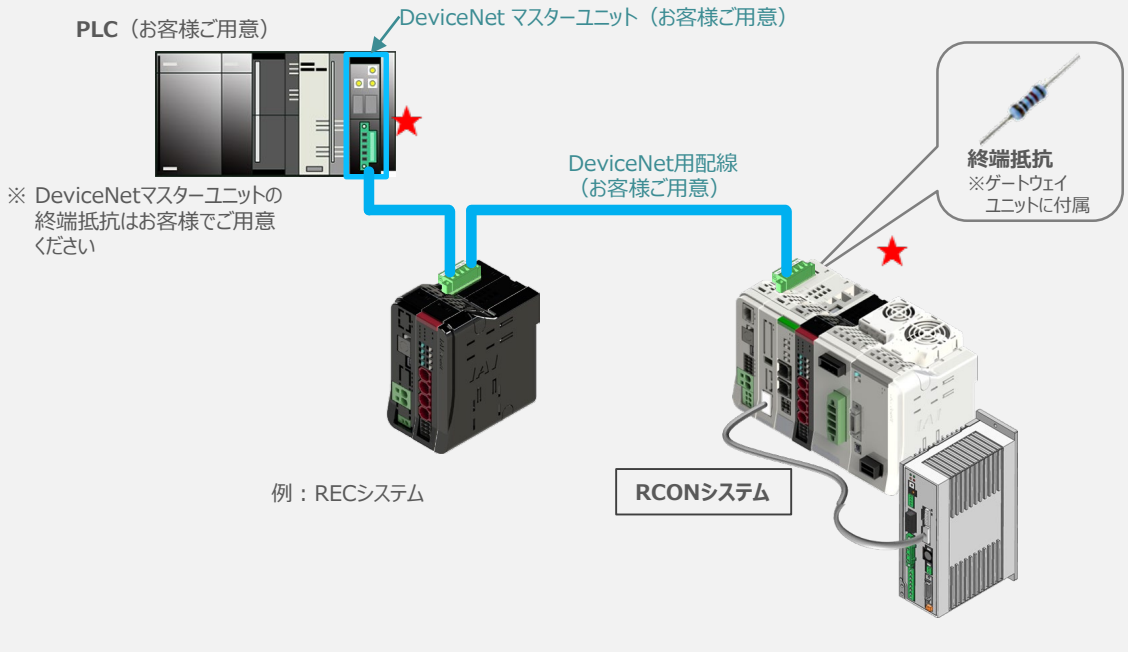
注3：各ドライバーユニットからアクチュエーターまでの最大ケーブル長は、①～④、⑩～⑪が20m、それ以外は最大30mです。

3 ネットワークの配線

本書ではオムロン製PLCを上位PLCとして、DeviceNetマスターユニットと接続する場合の例をご紹介します。

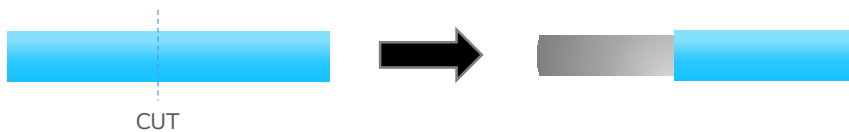
接続例

PLC と RCON システムの接続



1 DeviceNetコネクタの取付け

- ① DeviceNet 専用ケーブルのシースを除去します。



- ② DeviceNet 専用ケーブル各線のシースを除去します。

赤：「V+」電源線
白：「CAN H」信号 High側
「S」シールド
青：「CAN L」信号 Low側
黒：「V-」電源線

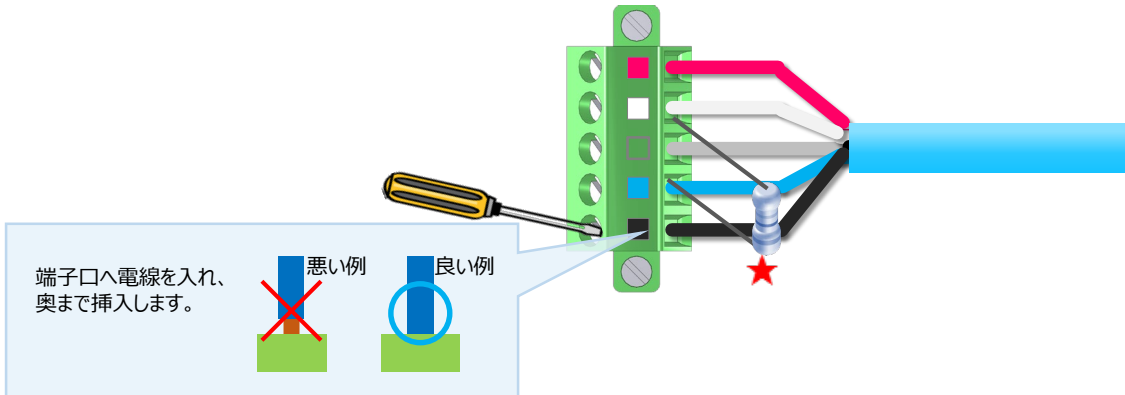


配線のストリップ部長さは、
7 mm
とします。



- ③ 剥いた配線部は下図のように、コネクタ奥まで挿入しマイナスドライバーで締めます。

接続コネクタ
(SMSTB2.5/5-STF-5.08 AU) RSELに付属



注意

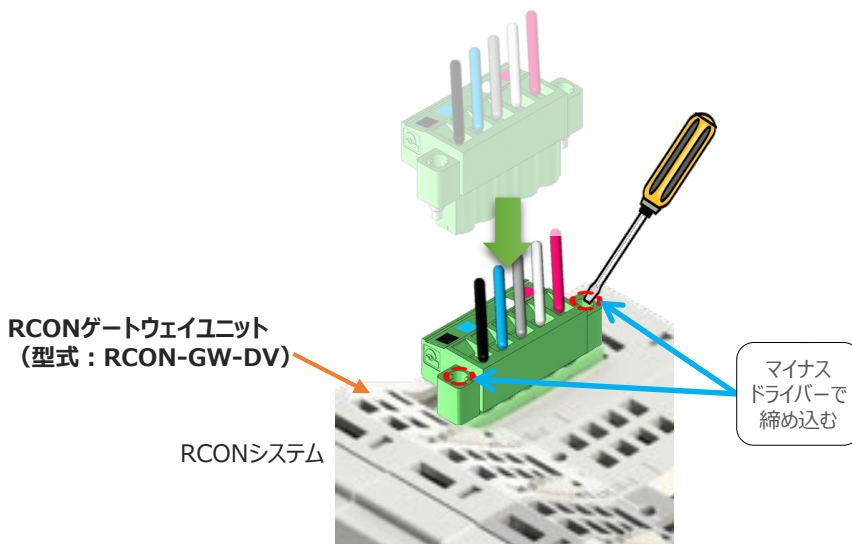
RCONシステムが、DeviceNetマスターユニットのスレーブ終端部につながる場合は、DeviceNetコネクタ（白(CAN H) - 青(CAN L) 間）に終端抵抗を取付けてください。

Point !



DeviceNetに使用する終端抵抗は 121Ω です。

- ④ コネクタをゲートウェイユニット本体のDeviceNetコネクタ奥まで挿入し、マイナスドライバーで締めます。



DeviceNetの配線作業は以上です。



注意

PLC側のDeviceNet配線につきましては、ご使用になるPLCならびにマスターユニットの配線方法をご確認の上実施ください。

STEP 2

初期設定をする

- | | |
|------------------|-----|
| 1. IA-OS の設定 | p34 |
| 2. ゲートウェイユニットの設定 | p35 |
| 3. PLCの設定 | p52 |
| 4. ネットワークの通信状態確認 | p86 |

1 IA-OSの設定

用意するもの

パソコン/IA-OS-CDROM

IA-OS のインストール作業

本書では、Windows10 搭載のパソコンを使用するものとして説明します。

**注意**

インストーラーが立上がると、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 では初期搭載のためスキップ
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はスキップ
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ためスキップ
6. IA-OS

なお、インストール作業は 1～6 すべて実施してください。

インストールガイドの確認

必要なソフトのインストール手順について、下記よりご確認ください。

● インストール方法

IA-OSのインストール方法は、以下のアドレスより資料をダウンロードできます。

URL : www.iai-robot.co.jp/download/q_start/pdf/IA-OS.pdf



● IA-OSアップデート情報

IA-OSの最新バージョン（アップデート）は、当社ホームページよりダウンロードできます。

URL: www.iai-robot.co.jp/download/pcsoft/index.html



2 ゲートウェイユニットの設定

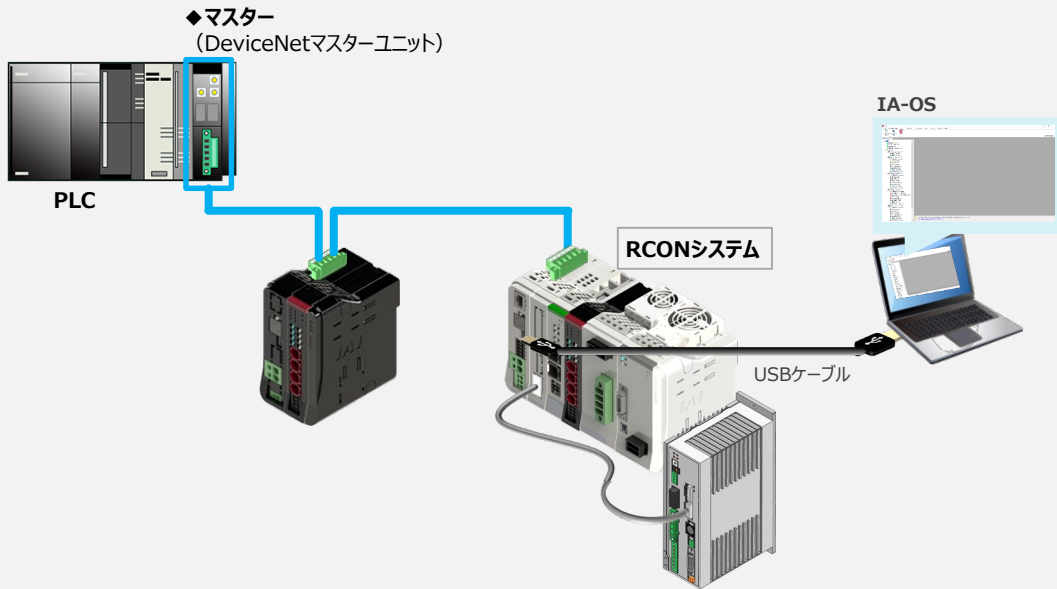
用意するもの

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RCONシステムの接続

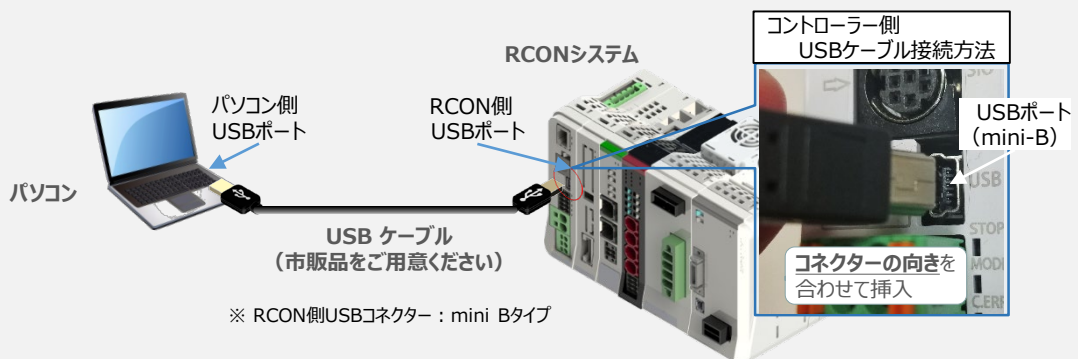


IA-OSの起動とゲートウェイパラメーター画面の立上げ

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。

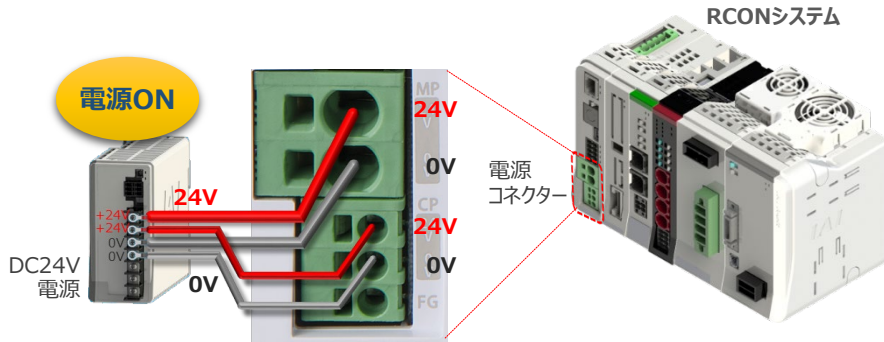
接続図



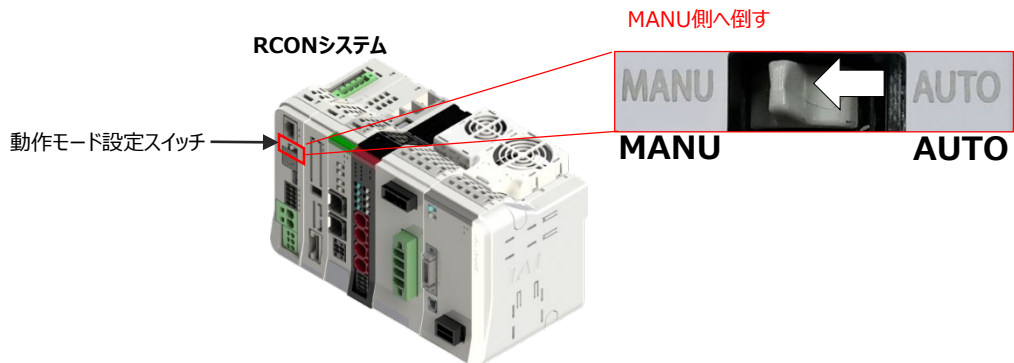
注意

コントローラー“USB”ポートにUSBケーブルを接続するときは、上記のとおりコネクタの向きを合わせて挿入してください。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。



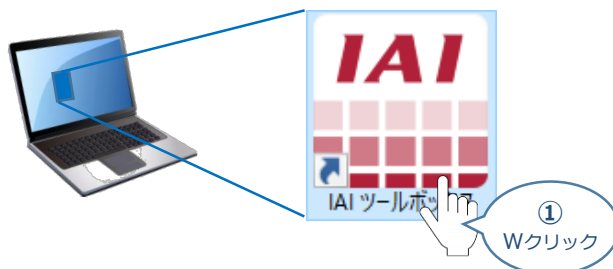
- ③ コントローラの動作モード設定スイッチを『MANU』側に倒します。




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。



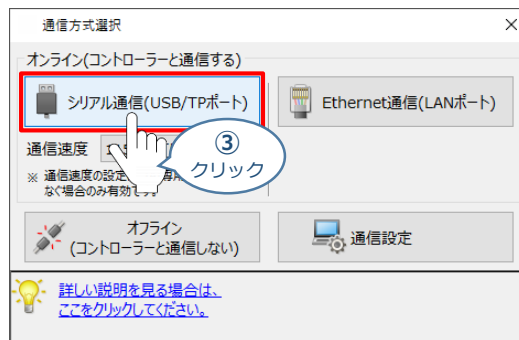
- ② “IAI ツールボックス” 画面が立上がります。
 “IAI ツールボックス” 画面の『IA-OS』のアイコン  をクリックします。

“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




- ⑤ “通信確立”画面の  をクリックします。


“通信確立”画面


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
COM3	GW No.0	RCON-GW		接続に成功しました。	<input checked="" type="checkbox"/>

通信対象のコントローラを選択できます。

“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ーが表示されます。

 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。

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

“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。

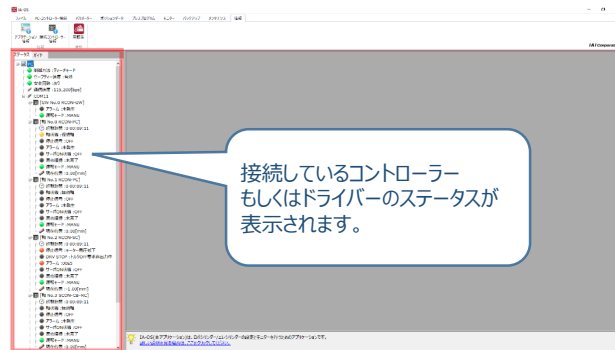
 クリック

⑦ 選択

⑦ 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。

補 足

RCON 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” 画面が現れます。以下の通りに設定を行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。

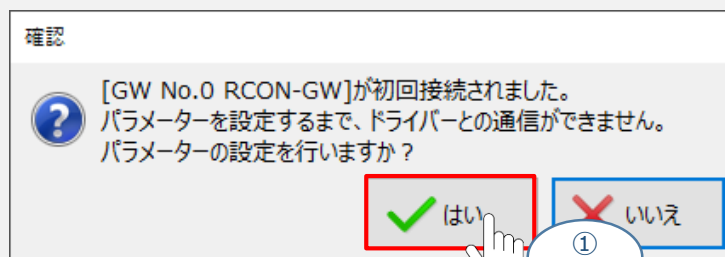



注意

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。

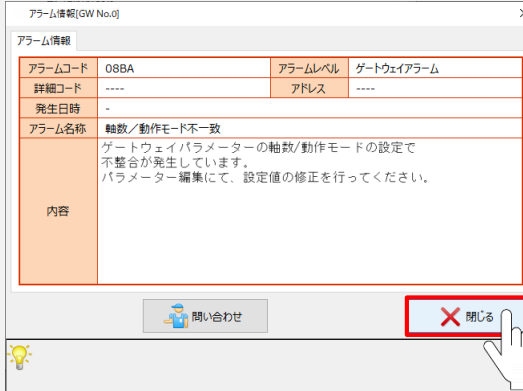
- ① “初回接続時 確認”画面が表示されたら はい をクリックします。

“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。

“アラーム情報” 画面

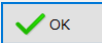


アラームコード	08BA	アラームレベル	ゲートウェイアラーム
詳細コード	----	アドレス	----
発生日時	-		
アラーム名称	軸数/動作モード不一致		
内容	ゲートウェイパラメーターの軸数/動作モードの設定で不整合が発生しています。パラメーター編集にて、設定値の修正を行ってください。		

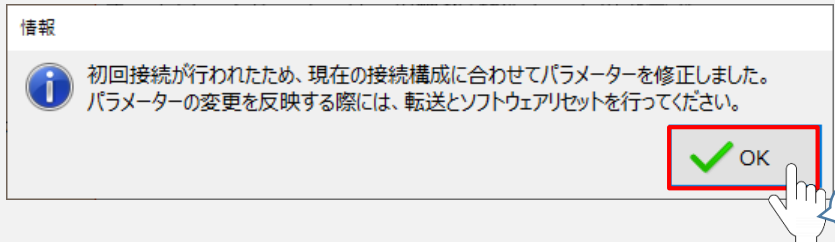


注意

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、ゲートウェイに設定されている動作モードから算出した軸数が一致していない状態で発生します。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。

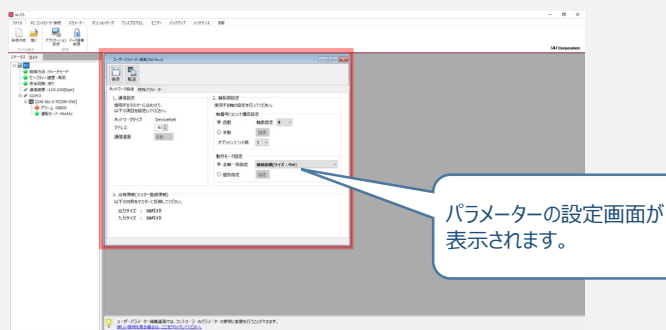
“情報” 画面



初回接続が行われたため、現在の接続構成に合わせてパラメーターを修正しました。パラメーターの変更を反映する際には、転送とソフトウェアリセットを行ってください。

- 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。

“IA-OSメイン” 画面

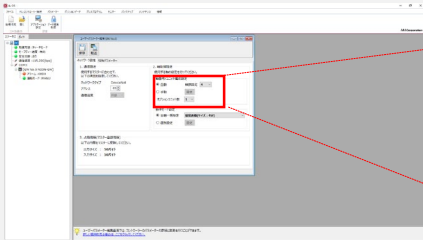


- ⑤ “ユーザーパラメーター設定”画面の“軸数設定”に接続しているドライバーの軸数が自動入力されます。

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

オプションユニット数 1

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

RCON-PC-2 × 1台

RCONシステム

RCON-SC-1 × 1台

SCON-CB-RC × 1台

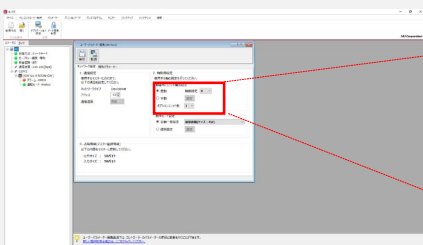
RCON-EC-4 × 1台

※ 事例ではオプションユニットを1台接続しています

オプションユニット：
RCONシステムに接続している
EC接続ユニットのこと

- ⑥ オプションユニットの接続数が自動入力されます。

“ユーザーパラメーター編集”画面



軸番号/ユニット構成設定

 自動

軸数設定 4

 手動


設定

オプションユニット数 1

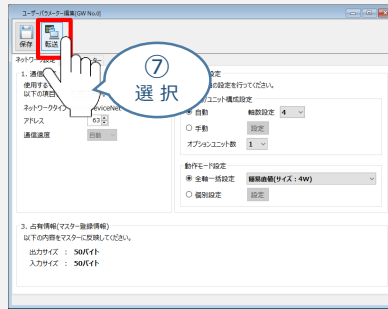
⑥
自動入力




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。

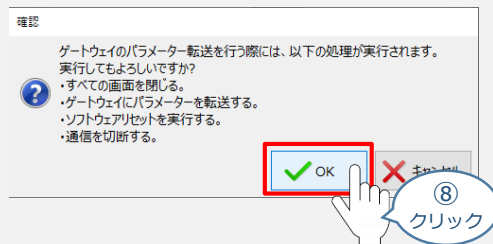
- ⑦ “ユーザーパラメーター設定” 画面の  をクリックします。

“ユーザーパラメーター設定” 画面



- ⑧ “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



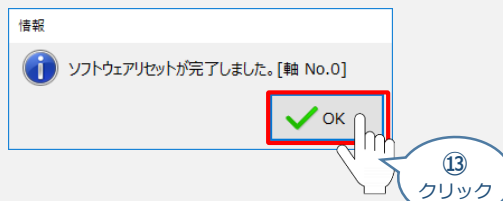
- ⑪ 転送完了後に “情報” 画面が表示されます。  をクリックします。

“情報” 画面



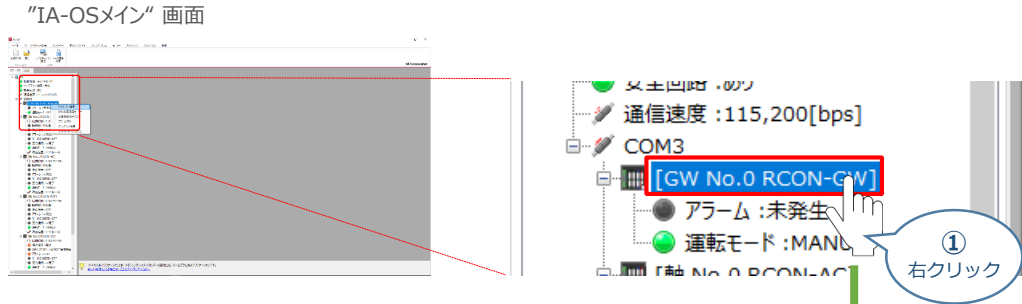
- ⑬ ソフトウェアリセット完了後に “情報” 画面が表示されます。  をクリックします。

“情報” 画面

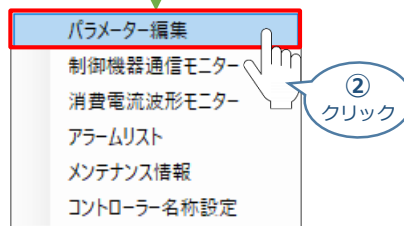


3 ゲートウェイパラメーター編集画面を開く

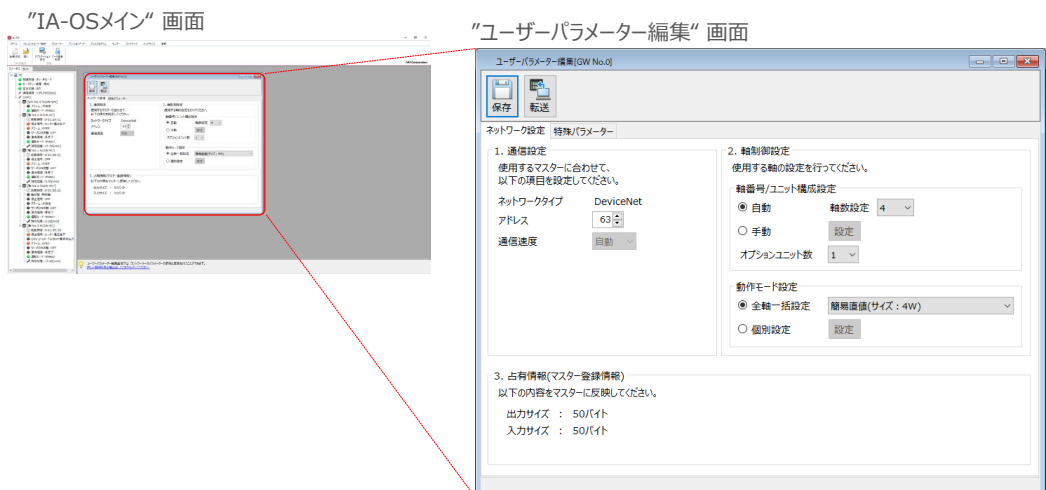
- ① “IA-OSメイン”画面 のステータス欄にある **[GW No.0 RCON-GW]** を右クリックします。



- 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。

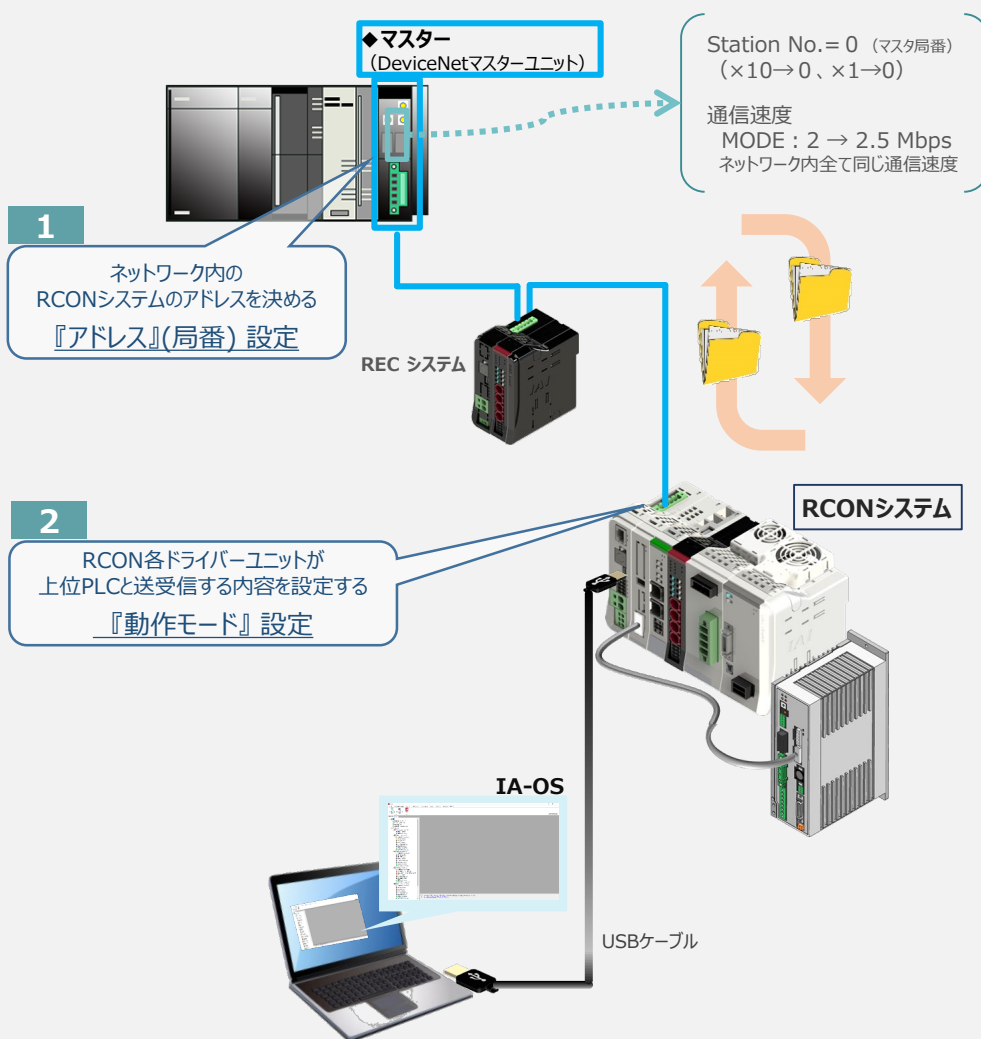


ゲートウェイパラメータの設定

RCONシステムのゲートウェイパラメータ設定について、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



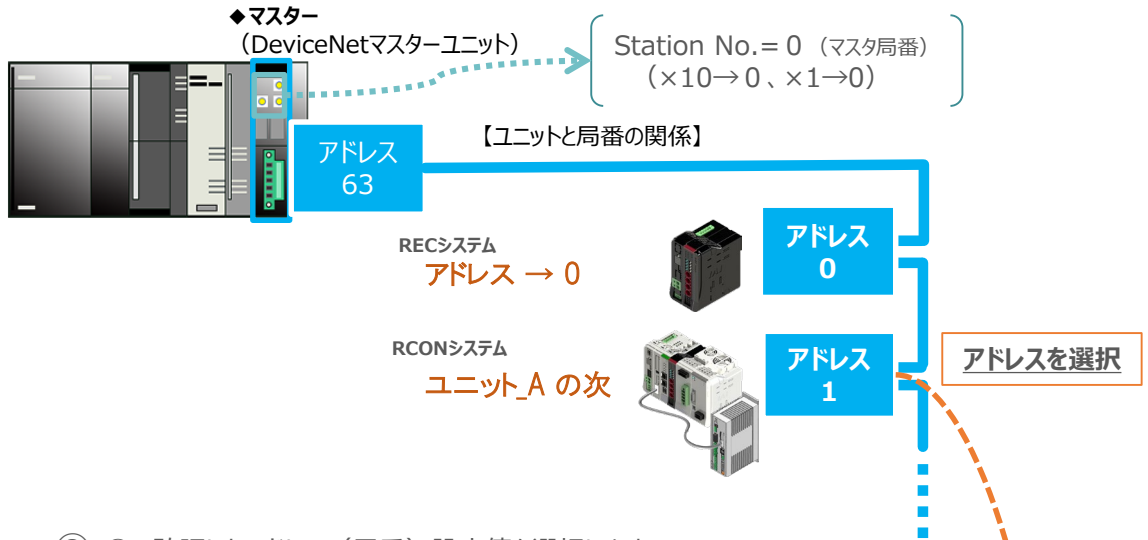
Point !



『通信速度』について、通信周期はマスターユニットに自動追従します。
よって、設定は不要です。

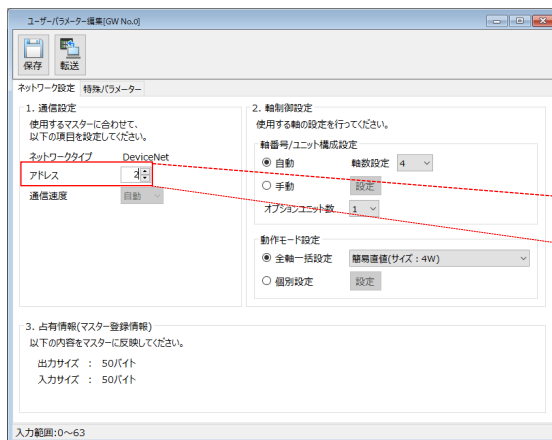
1 『アドレス』（DeviceNet局番）設定

- ① アドレス（DeviceNet ノードアドレス）設定値を、以下の図を参考に確認します。



- ② ①で確認したアドレス（局番）設定値を選択します。

“ユーザーパラメーター編集”画面



マスターユニットに複数台接続する場合、RCONが DeviceNet ネットワーク内で同じアドレスと被らないようにする必要があります。

Point !



アドレスはデータ量に関係なく1ユニット1アドレスを割り当てます。

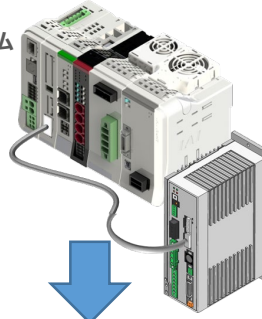
2

『動作モード』設定

- ① 上位PLCからの制御方法を決めます。設定は、以下の 1 ~ 6 から選びます。

RCONシステム

ここでは、RCONシステムの各軸動作モードを“ポジションナー-1”モードに設定します。



動作モード 機能	1 直接数値指定 (8ワード)	2 簡易直値 (4ワード)	3 ポジションナー-1 (4ワード)	4 ポジションナー-2 (2ワード)	5 ポジションナー-3 (1ワード)	6 ポジションナー-5 (2ワード)
位置決め点数	無制限	128点	128点	128点	128点	16点
原点復帰動作	○	○	○	○	○	○
位置決め動作	○	○	△	△	△	△
速度・加減速度設定	○	△	△	△	△	△
加速度と減速度が異なる設定	×	△	△	△	△	△
ピッチ送り (インクリメンタル)	○	△	△	△	×	△
JOG 操作	△	△	△	△	×	△
ポジションデータ 取込み信号	×	×	○	○	×	×
押付け動作	○	△	△	△	△	△
移動中の速度変更	○	△	△	△	△	△
一時停止	○	○	○	○	○	○
ゾーン信号出力	△ (2点)	△ (2点)	△ (2点)	△ (2点)	△ (1点)	△ (2点)
ポジションゾーン 信号出力	×	△	△	△	×	×
過負荷警告出力	○	○	○	○	×	○
現在値読み取り (分解能)	○ (0.01mm)	○ (0.01mm)	○ (0.01mm)	×	×	○ (0.1mm)

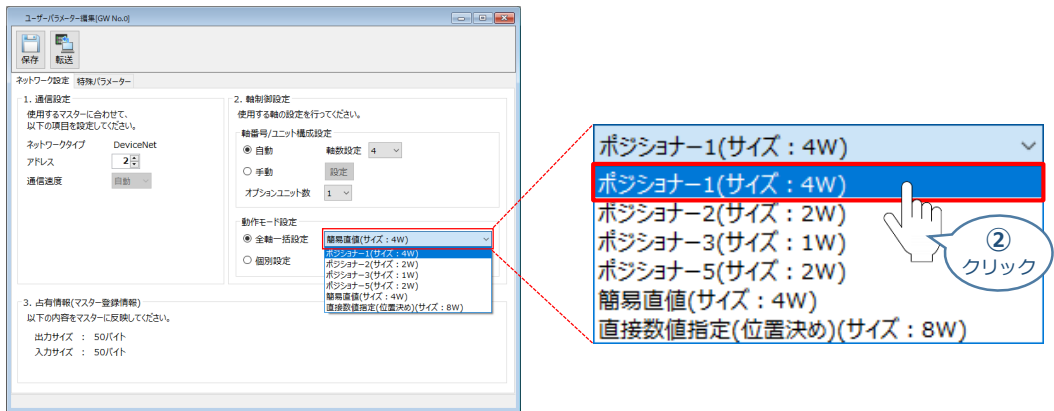
○は直接設定が可能、△はポジションデータまたはパラメータに入力が必要、×は動作不可を表します。



各動作モード詳細は、[RCON取扱説明書 (MJ0384) 仕様編・第1章RCON概要 フィールドネットワーク制御動作モード] を参照してください。

- ② “動作モード” を “ユーザーパラメーター編集” 画面（下図赤枠）で、①で選択した項目をクリックします。

“ユーザーパラメーター編集” 画面



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。

補 足

RCON ゲートウェイユニット の特殊パラメーター : MON信号について

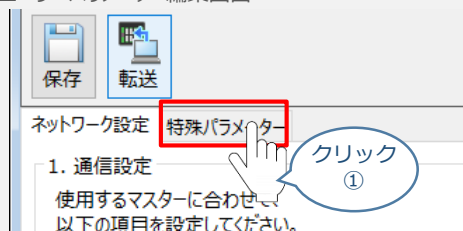
“MON信号”は、PLCから送られてくる指令を有効にするか、無効にするかを切替えるパラメーターです。EC接続ユニット以外は、MON信号をONしないとPLCからの指令を受け付けません。
※ドライバーユニットの制御のみに使用されます。

このパラメーターは、出荷時“0：有効”に設定されています。
これを「1：無効」に変更することで、本パラメーターを無効化することができます。

① “特殊パラメーター”選択

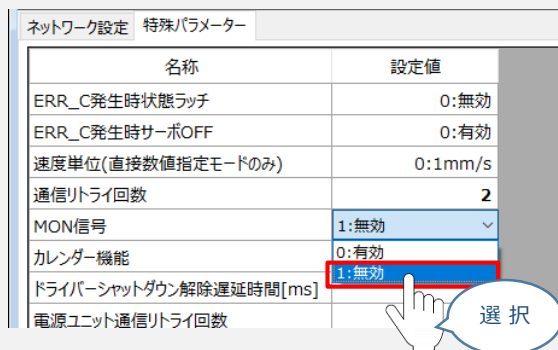
ゲートウェイユニットのユーザーパラメーター編集画面にある、**特殊パラメーター** タブをクリックします。

ユーザーパラメーター編集画面



② データの変更を行います。

“MON信号”欄のプルダウンメニューから、「1：無効」を選択します。



注意

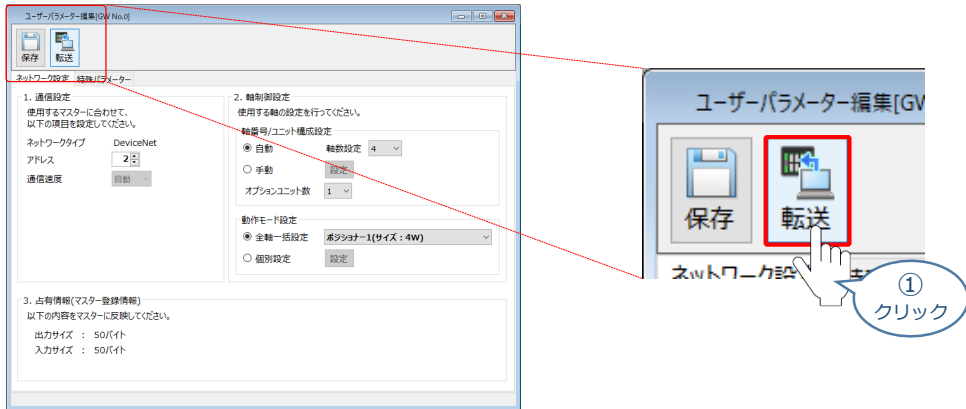
パラメーターの転送は必ず行ってください。転送しない場合、その設定は反映されません。
また、転送後はゲートウェイユニットを再起動してください。


パラメーターの転送と書込み

以下の操作手順で、コントローラーへ編集したパラメーターを転送します。

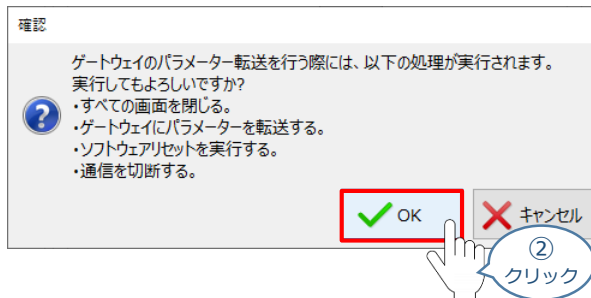
- ① “ユーザーパラメーター編集”画面の  をクリックします。

“ユーザーパラメーター編集”画面



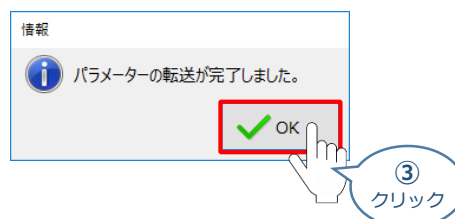
- ② “パラメーター転送時の処理内容 確認”画面の  をクリックします。

“パラメーター転送時の処理内容 確認”画面



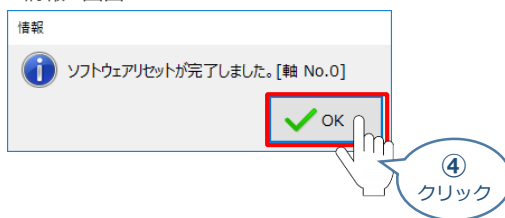
- ③ 転送完了後“情報”画面が表示されます。  をクリックします。

“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



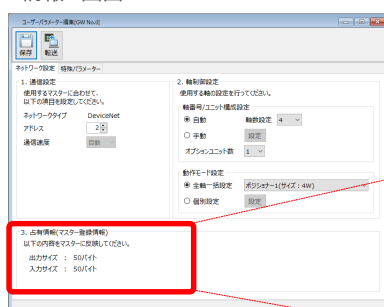
- ⑤ ソフトウェアリセット完了後、再度“ゲートウェイパラメーター設定”画面を立上げます。

※ 立上げ方法は、 IA-OSの起動とゲートウェイパラメーター画面の立上げを参照

- ⑥ “ゲートウェイパラメーター設定ツール”画面が読み込まれますので、パラメーター変更した内容が反映されているかをチェックします。

合わせて、赤枠内の“占有情報（マスター登録情報）”をメモしてください。

“情報”画面



『占有情報』は、
PLCの設定を
行うために必要です！

3. 占有情報(マスター登録情報)
以下の内容をマスターに反映してください。

出力サイズ : 50バイト
入力サイズ : 50バイト

以上で、RCONシステムのネットワーク設定は終了です。
各ユニット間の通信状態を確認します。

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。

【LED 状態】
正常に通信
しています

ゲートウェイユニット

T.RUN

SYS

【LED 状態】
正常に通信
しています

24Vドライバ
ユニット

T.RUN

200Vドライバ
ユニット

T.RUN

【LED 状態】
正常に通信
しています

SCON-CB-RC接続仕様

NS

MS

【LED 状態】
正常に通信
しています

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

3 PLCの設定

用意するもの

PLC/DeviceNetマスターユニット/パソコン/CX-Integrator/
Sysmac Studio/通信用ケーブル

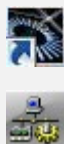
オムロン製PLC（NJシリーズ）に DeviceNetマスターユニットを接続し、RECシステムならびに RCONシステムを接続する例を紹介します。

設定概要

● Sysmac Studioからの設定

設定内容

- ・DeviceNet ユニット設定
- ・グローバル変数の設定
- ・ウォッチウィンドウの設定



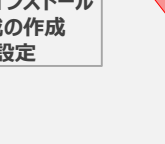
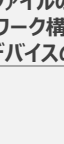
パソコン

PLC
Omron製 NJシリーズDeviceNet マスターユニット
"CJ1W-DRM21"

● CX-Integratorからの設定

設定内容

- ・EDSファイルのインストール
- ・ネットワーク構成の作成
- ・構成デバイスの設定



EDSファイルのダウンロード



IAIホームページ

RECシステム

RCONシステム

EDSファイルのダウンロード

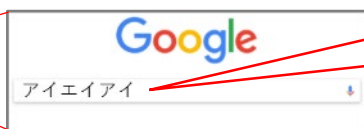
オムロン製PLC（CJシリーズ）と接続する為に必要なEDS（Electronic Data Sheet）ファイルを準備します。



注意

オムロン製PLCとRCONを接続するためには、“EDSファイル”が必要です。
“EDSファイル”については、当社ホームページからダウンロードできます。

① アイエイアイホームページへアクセスします。



アイエイアイ で検索

Google W

検索

検索履歴

検索履歴

検索履歴

検索履歴

検索履歴

検索履歴

検索履歴

検索履歴

検索履歴

検索履歴

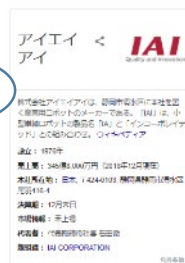
検索履歴

検索履歴

検索履歴

検索履歴

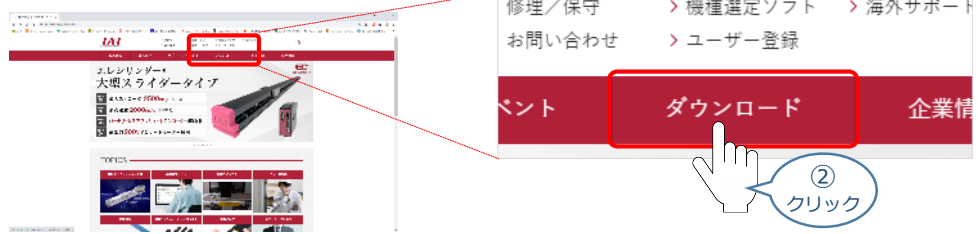
検索履歴



クリック

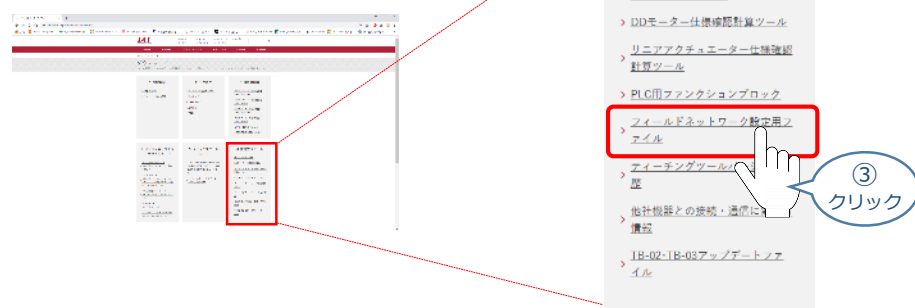
- ② トップページ の **ダウンロード** をクリックし、“ダウンロード” ページを開きます。

アイエイホームページ トップ画面



- ③ ダウンロードページにある、**6. 設計支援ツール** の **テイーチングツールバージョン履歴** をクリックします。

ダウンロード 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が表示されます。
当ページを“DeviceNet” 設定ファイルまでスクロールします。

フィールドネットワーク設定用ファイル ページ



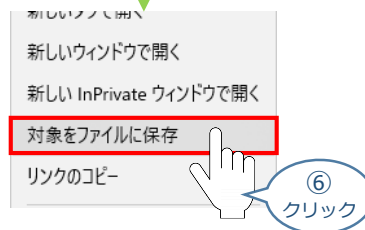
DeviceNet

ROBONET MSEP-C MCON ERC3ゲートウ エイ	robonet 2.1e ds	robonet eds 2 1.zip	Device Net用 EDSフ ァイル
XSEL-J/K/P /Q	abs_eds	abs_eds.zip	
MSEP-LC MSEL XSEL-R/S XSEL-RA/SA TTA SCON-CAL ACON-CA DCON-CA PSEL-CS ASEL-CS SSEL-CS ACON-CB SCON-CB DCON-CB MCON-C PCON-CB RCP&GW	FDS 1AMP3801 _QnQ_V 2_3e ds	FDS 1AMP3801 _QnQ_V 2_3e p	

- ⑤ 該当するEDSファイル（ EDS_IANP3801_DN0_V_2_3.zip ）を右クリックします。



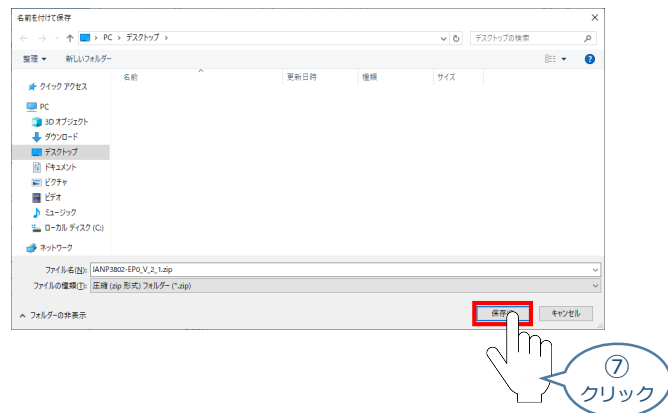
- ⑥ 対象をファイルに保存(A)... をクリックします。



- ⑦ 保存先を確認してきますので、分かりやすい場所（事例では、パソコンのデスクトップ）を選び、
保存(S) をクリックします。

※ ファイルの
保存先は
任意です。

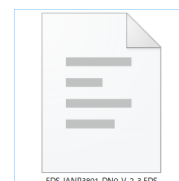
“名前をつけて保存”画面



- ⑧ 保存先に ZIP ファイルがダウンロードされますので、フォルダーを解凍します。

フォルダー内のEDSデータをデスクトップに
コピーすると、右のようなアイコンが、コピー先に
出現します。

EDSファイル アイコン



Sysmac Studio からの設定

1 Sysmac Studioの起動 と 新規プロジェクト作成



“Sysmac Studio” のインストール手順等については、オムロン社 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』を参照願います。

- 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

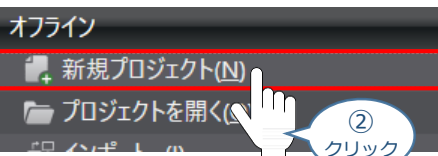
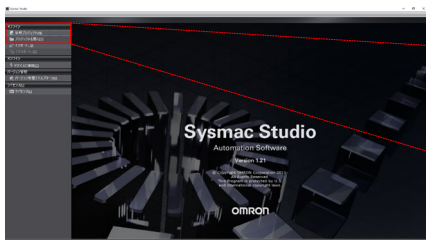


“Sysmac Studio 初期”画面



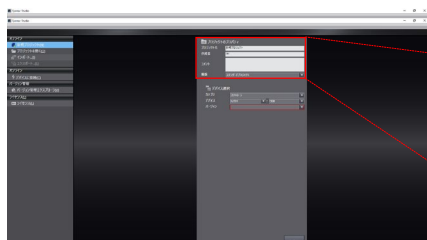
- ②  をクリックします。

“Sysmac Studio 初期”画面



- ③ プロジェクトの作成を行います。まず、プロジェクト名を入力します。

“Sysmac Studio 初期”画面

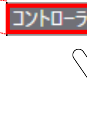
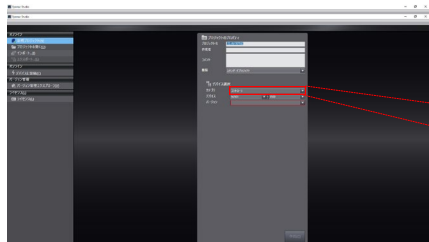


※ 事例では、“新規プロジェクト”とします。



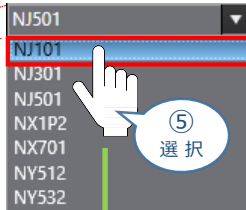
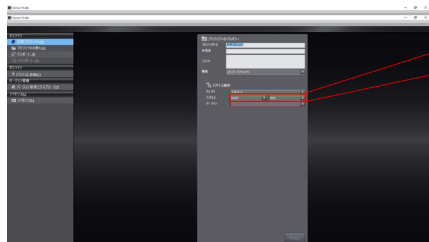
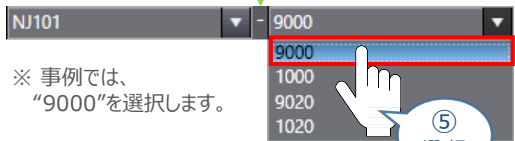
④ “カテゴリ” を選択します。

“Sysmac Studio 初期” 画面

④
選択※ 事例では、
“コントローラ” のまま。

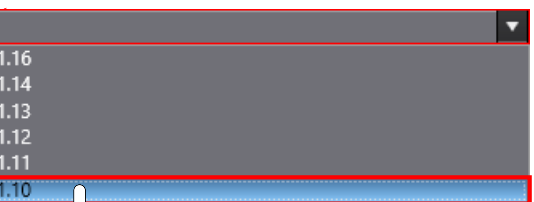
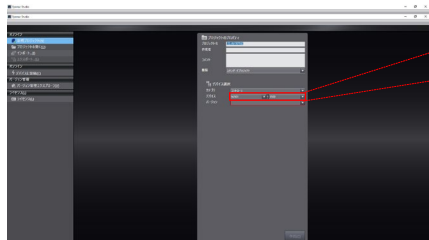
⑤ “デバイス” を使用する機器のタイプ に設定します。

“Sysmac Studio 初期” 画面

⑤
選択※ 事例では、
“NJ101” を選択します。※ 事例では、
“9000” を選択します。⑤
選択

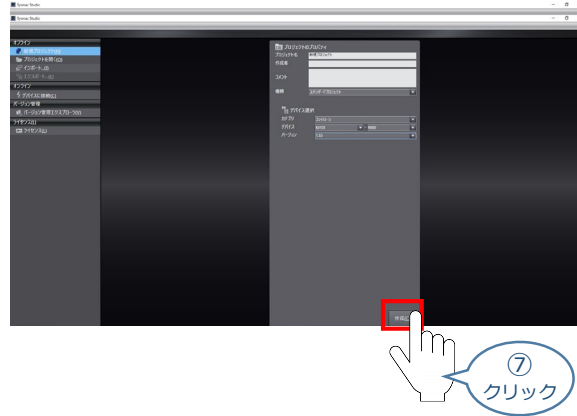
⑥ 使用機器のバージョンを選択します。

“Sysmac Studio 初期” 画面

⑥
選択※ 事例では、
“1.10” を選択。

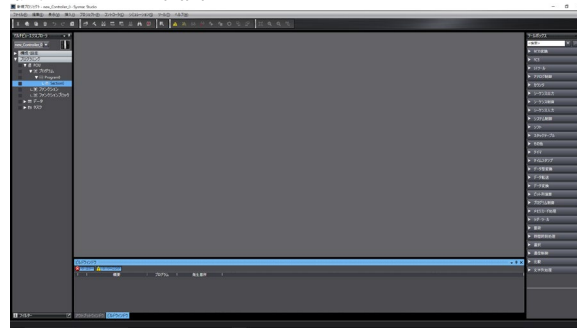
- ⑦ 作成(□) をクリックします。

“Sysmac Studio 初期” 画面



- ⑧ “新規プロジェクト” 画面が表示されます。

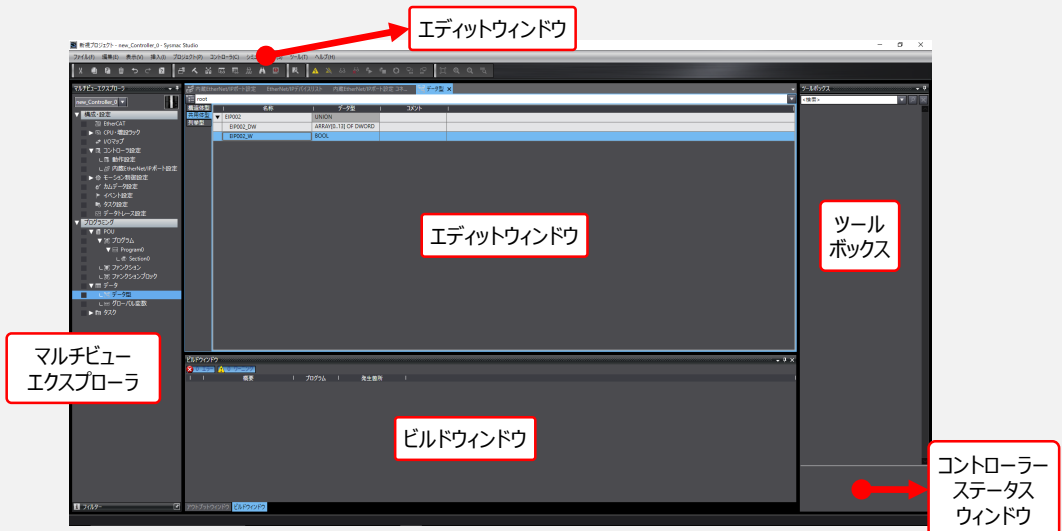
“新規プロジェクト” 画面



補足

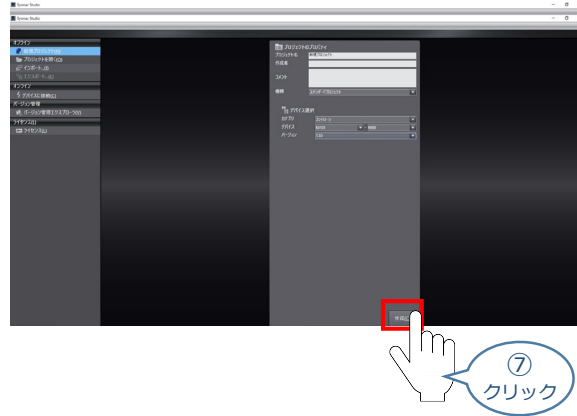
プロジェクト画面の説明

Sysmac Studio プロジェクト画面のレイアウトを以下に示します。



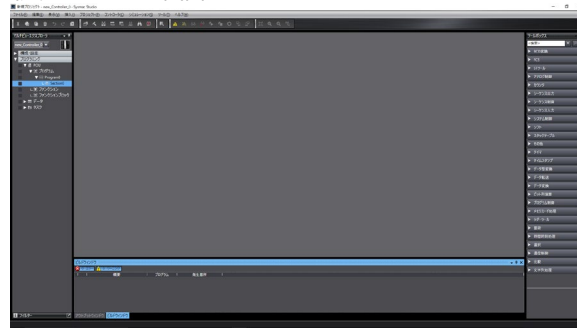
- ⑦ 作成(□) をクリックします。

“Sysmac Studio 初期” 画面



- ⑧ “新規プロジェクト” 画面が表示されます。

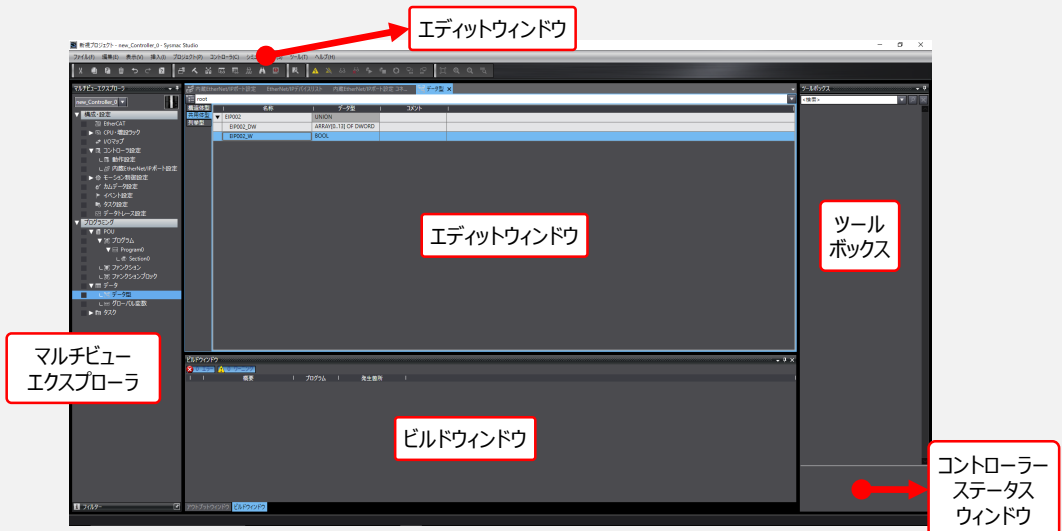
“新規プロジェクト” 画面



補足

プロジェクト画面の説明

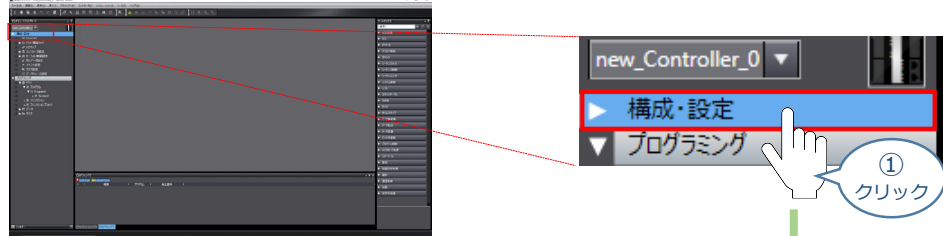
Sysmac Studio プロジェクト画面のレイアウトを以下に示します。



3 DeviceNetマスターユニットの設定

- ① “プロジェクト” 画面左隅にある **構成・設定** をクリックします。

“プロジェクト” 画面

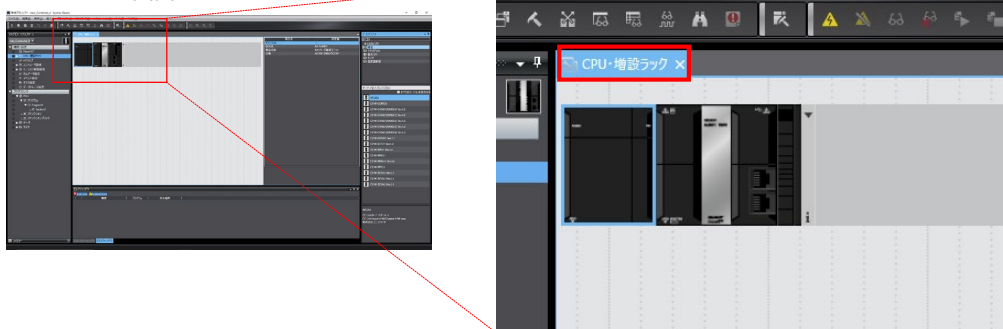


- ② **CPU・増設ラック** をダブルクリックします。



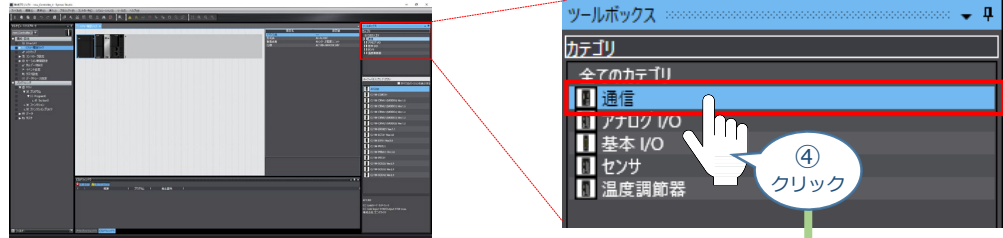
- ③ “プロジェクト”画面内の “エディットウィンドウ” に、**CPU・増設ラック ×** タブが表示されます。

“プロジェクト” 画面

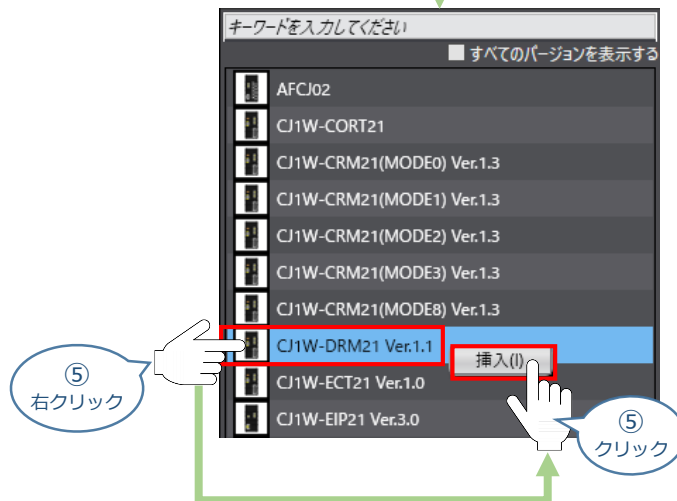


- ④ “プロジェクト” 画面右隅にある **ツールボックス** の **カテゴリ** 内にある **通信** をクリックします。

“プロジェクト” 画面

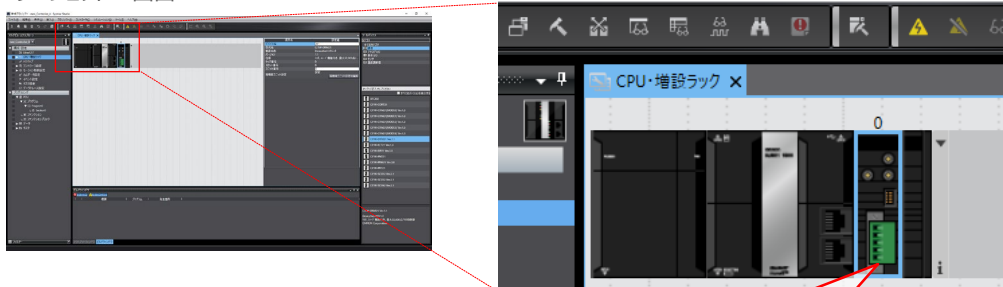


- ⑤ **CJ1W-DRM21 Ver.1.1** を右クリックし、**挿入(I)** をクリックします。



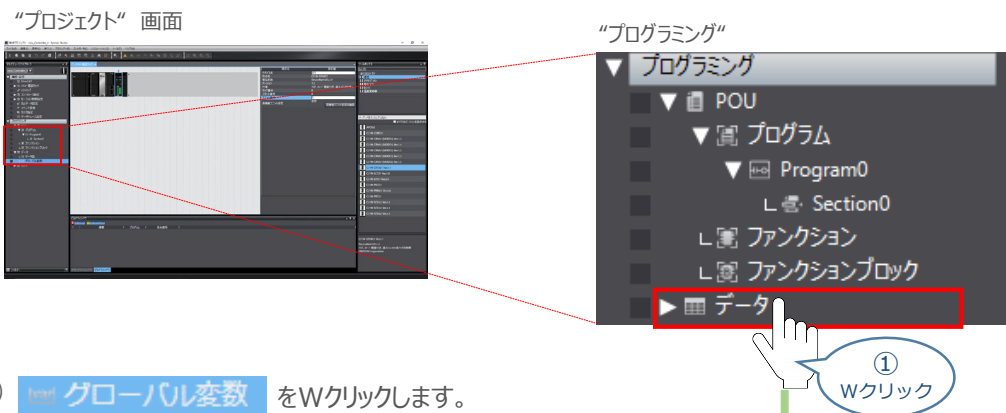
- ⑥ **CPU・増設ラック ×** タブに“CJ1W-DRM21ユニット”が表示されます。

“プロジェクト” 画面

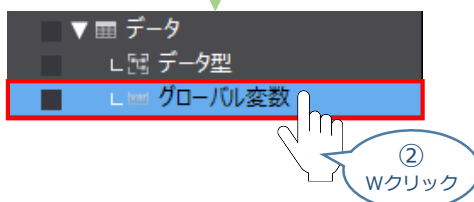


4 グローバル変数の設定

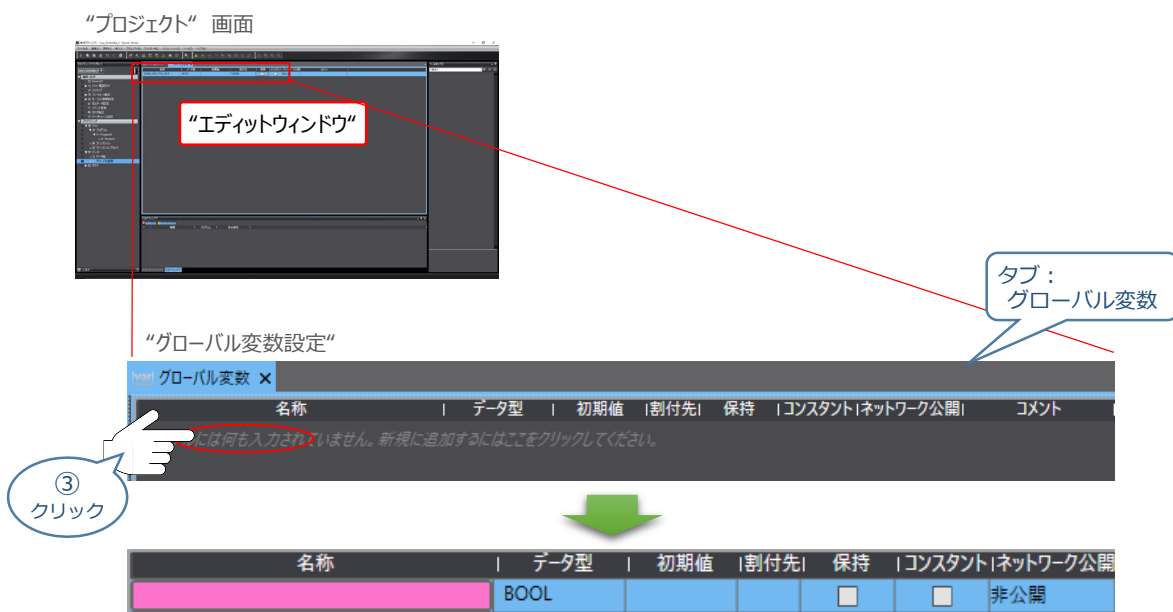
- ① “プロジェクト”画面の“マルチビューエクスプローラ”にある、“プログラミング”内の **データ** をダブルクリックします。



- ② **グローバル変数** をWクリックします。



- ③ “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”の下をクリックします。



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。ビットごとの割付を行いたい場合は、データ型を「BOOL」に、割付先を「%3200.00」のようにビット割付にします。

プロジェクトデータの転送

オンライン接続し、コネクション設定およびプロジェクトデータをコントローラに転送します。

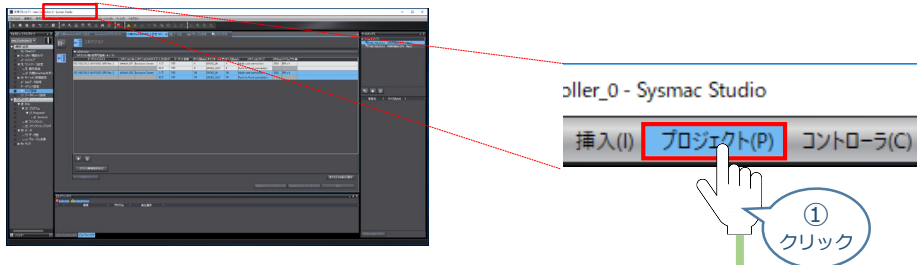


Systemac Studio からユーザプログラム、[構成/設定] のデータ、デバイス変数、CJユニット用メモリの値を転送する時は、転送先ノードの安全を確認してから行ってください。CPUユニットの動作モードにかかわらず、装置や機械が想定外の動作をする恐れがあります。

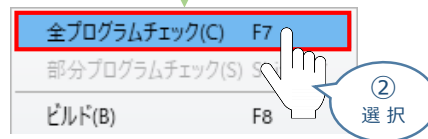
1 全プログラムチェックとリビルド

- ① “プロジェクト”画面のメニューバーから、**プロジェクト(P)** を選択します。

“プロジェクト”画面

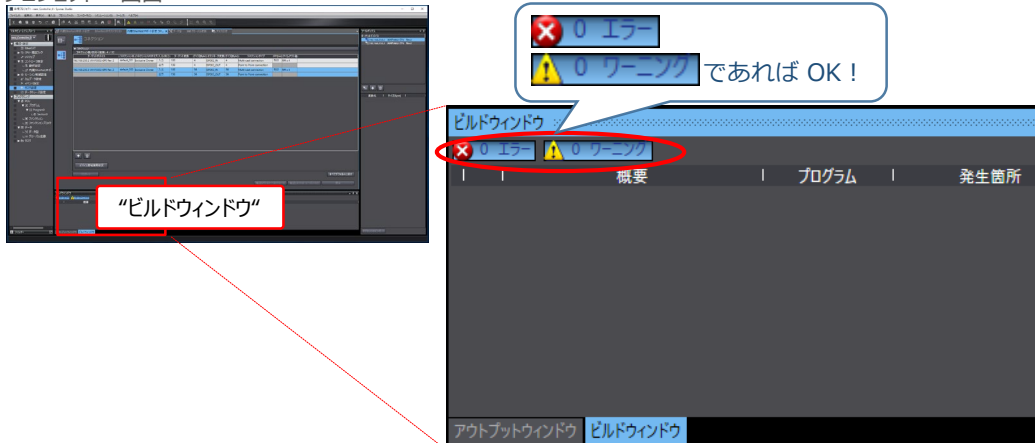


- ② **全プログラムチェック(C) F7** を選択します。



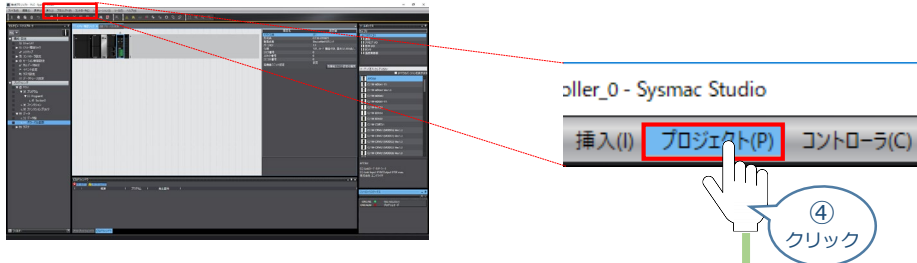
- ③ プログラムチェック後、**ビルドウィンドウ** タブが選択されます。エラーおよびワーニングが、ともに “0” であることを確認します。

“プロジェクト”画面

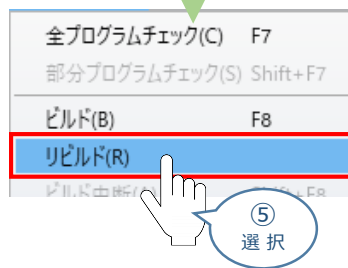


- ④ “プロジェクト”画面のメニューバーから、**プロジェクト(P)** を選択します。

“プロジェクト”画面

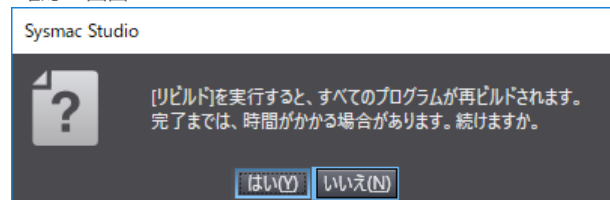


- ⑤ **リビルド(R)** を選択します。



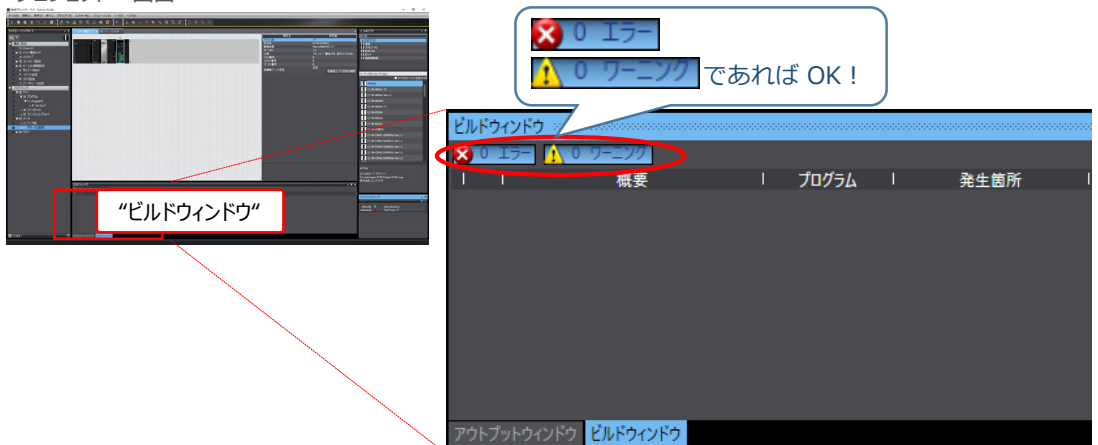
- ⑥ “確認”画面が表示されます。**はい(Y)** をクリックします。

“確認”画面



- ⑦ プログラムチェック後、**ビルドウィンドウ** タブが選択されます。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。

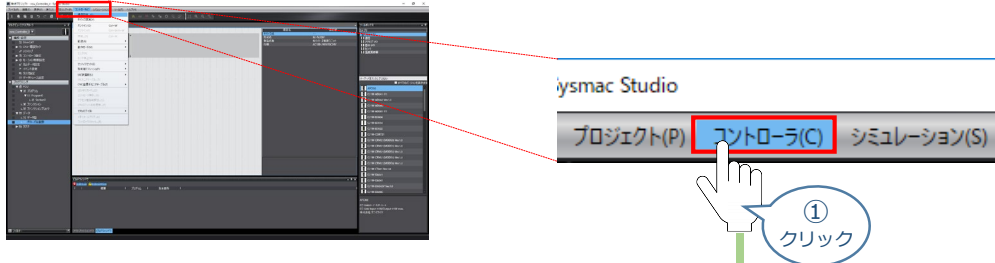
“プロジェクト”画面



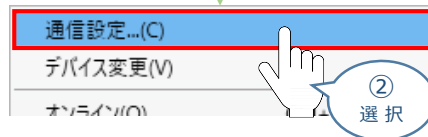
2 パソコンとPLCの接続

- ① “プロジェクト”画面のメニューバーから、**コントローラ(C)** を選択します。

“プロジェクト”画面



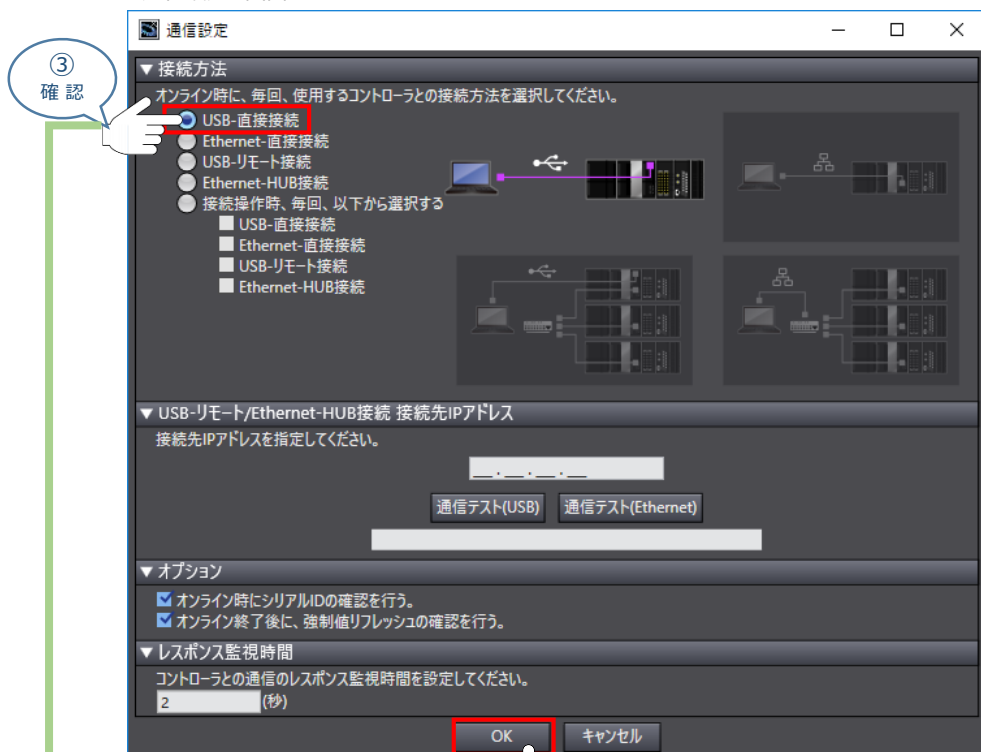
- ② **通信設定...(C)** を選択します。



- ③ “通信設定”画面が表示されます。

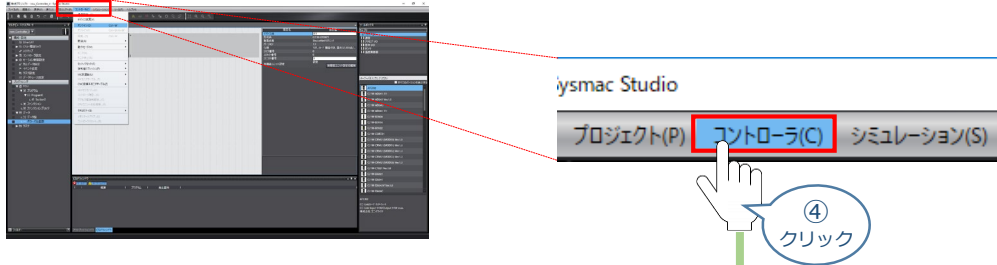
USB-直接接続 が選択されていることを確認し、**OK** をクリックします。

“通信設定”画面

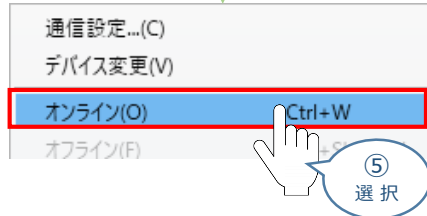


- ④ “プロジェクト”画面のメニューバーから、**コントローラ(C)** を選択します。

“プロジェクト”画面

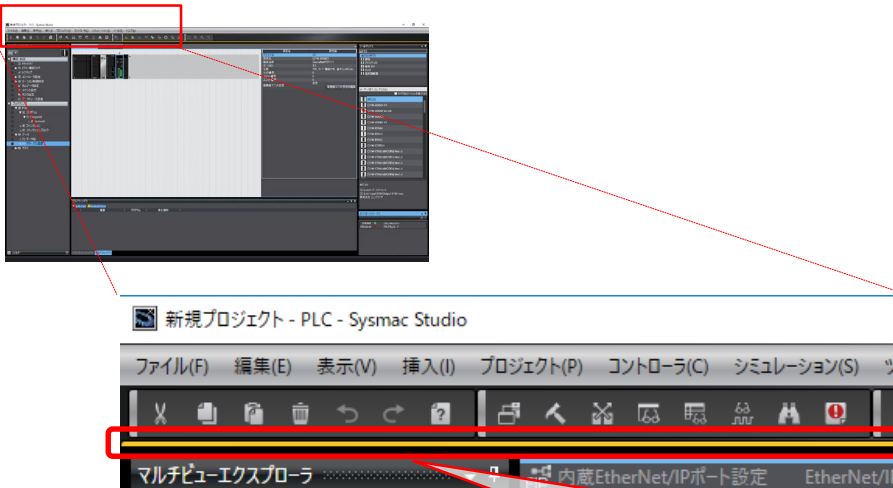


- ⑤ **オンライン(O)** を選択します。



- ⑥ オンライン状態になると、ツールバーの下段に黄色いラインが表示されます。

“プロジェクト”画面

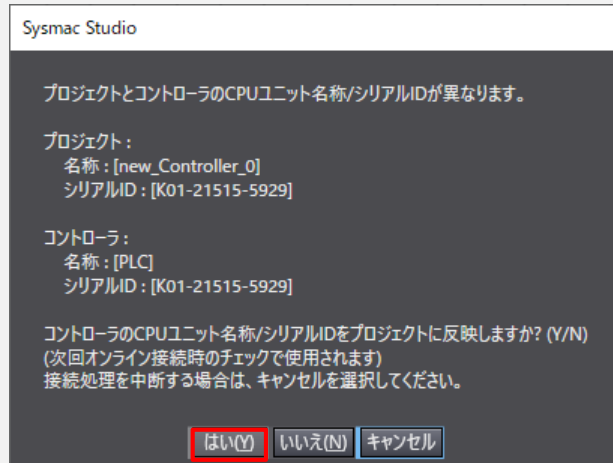


オンライン状態の時、黄色いラインが表示される



注意

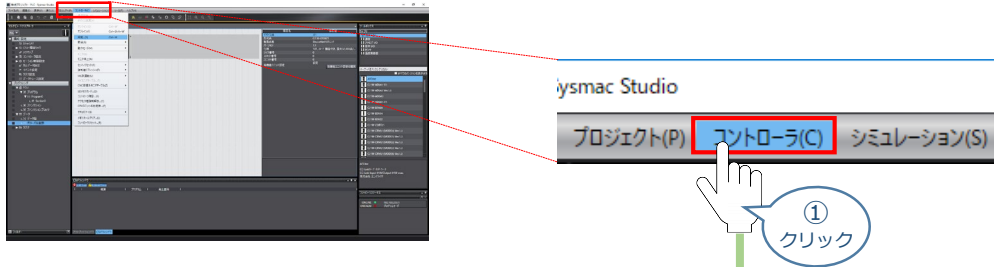
オンラインへの移行時に確認画面が表示されることがあります。その場合は、内容を確認し、**はい(Y)** をクリックします。
使用するPLCの状態により、表示されるダイアログが異なりますが、内容を確認し、[はい]や[Yes]など処理を進める選択を行ってください。



3 データの転送

- ① “プロジェクト”画面のメニューバーから、**コントローラ(C)** を選択します。

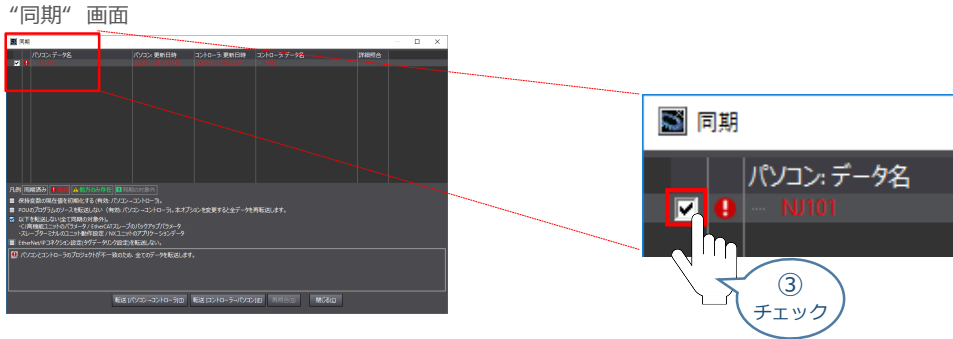
“プロジェクト”画面



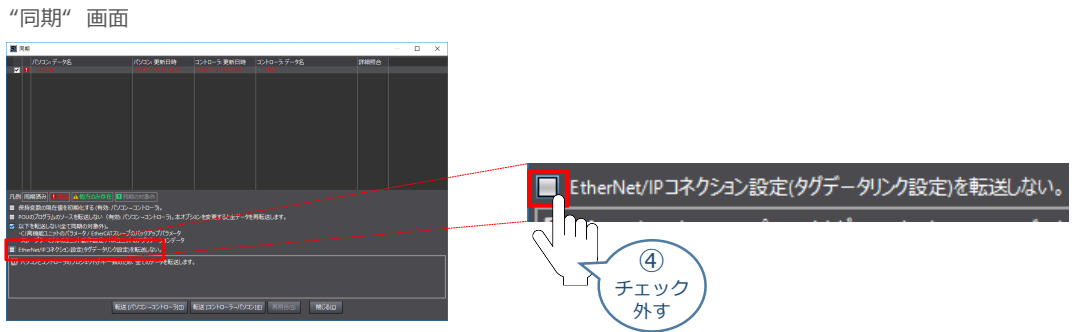
- ② **同期...(Y)** を選択します。



- 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 NJ101）にチェックします。



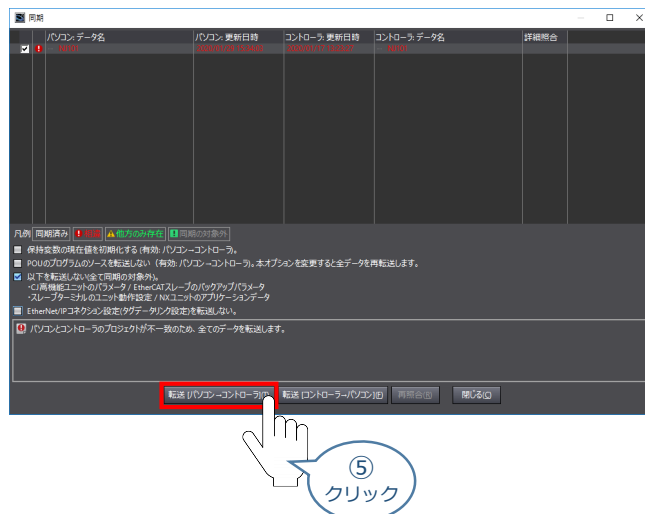
- ④ “EtherNet/IPコネクション設定(内蔵ポート、ユニット)を転送しない。”のチェックを外します。



- ⑤ 転送 [パソコン→コントローラ] をクリックします。

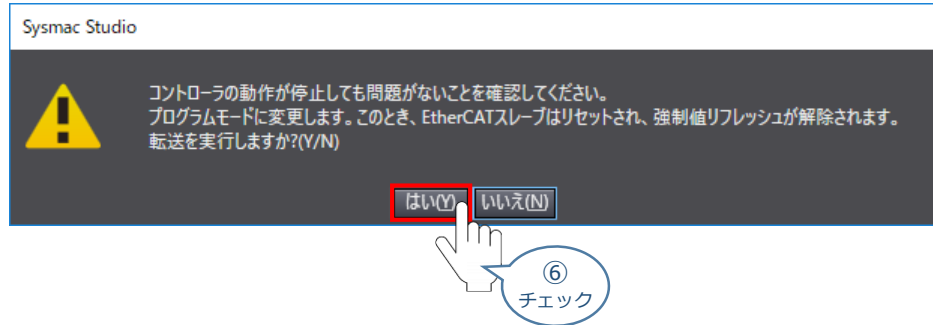
※ 転送 [パソコン→コントローラ] を実行するとSysmac Studioのデータをコントローラに転送して、データの照合を行います。

“同期”画面



- ⑥ “転送実行確認” 画面が表示されますので、PLC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



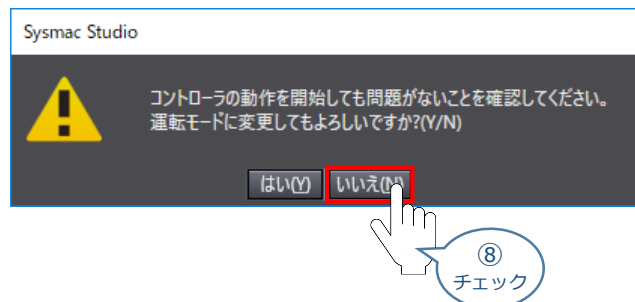
- ⑦ “同期中”画面 が表示されますのでそのまま待ちます。

“同期中” 画面



- ⑧ “運転モードに変更確認” 画面が表示されますのでPLCが動作開始しても問題ないことを確認し、**いいえ(N)** をクリックします。

“運転モードに変更確認” 画面

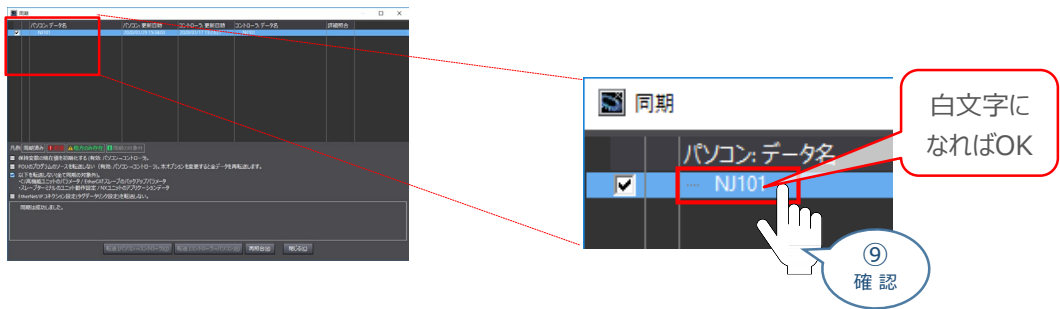


注意

「運転モード」に戻さないようにしてください。

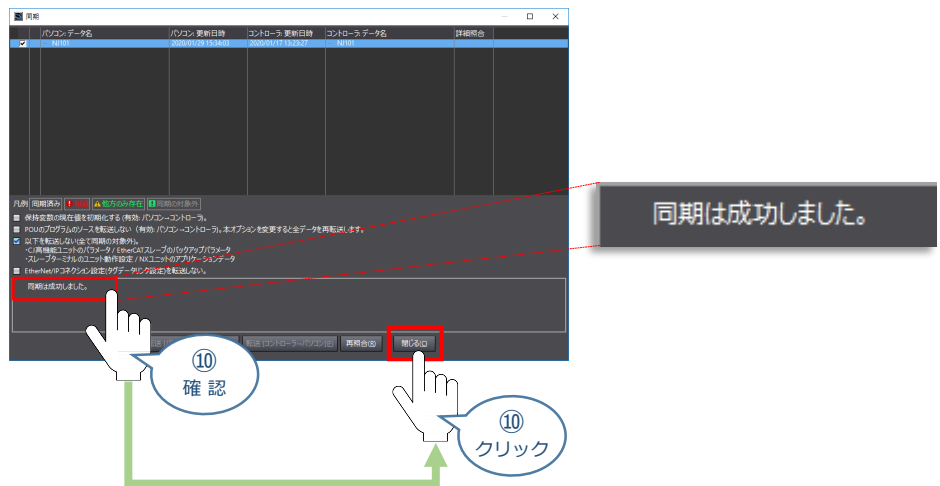
- ⑨ 同期したデータの文字色が凡例と同じ白に変わったことを確認します。

“同期”画面



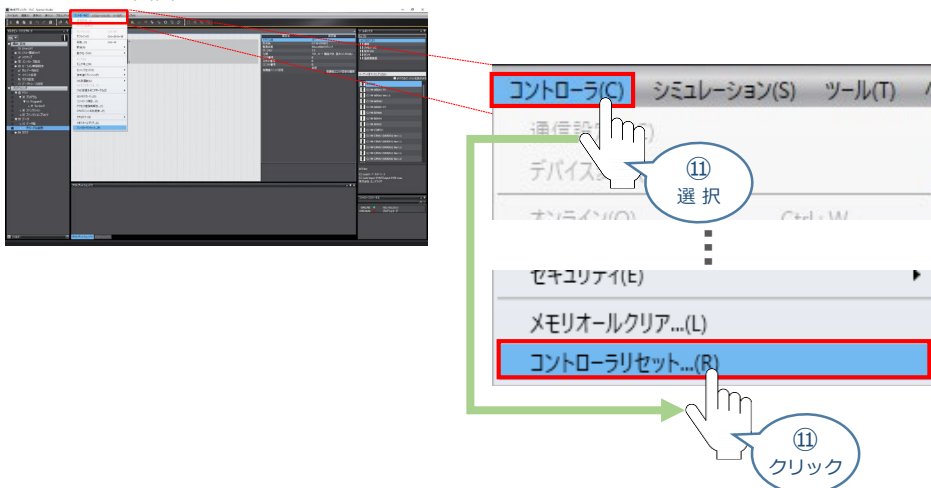
- ⑩ “同期は成功しました。”と表示されることを確認し、**閉じる** をクリックします。

“同期”画面



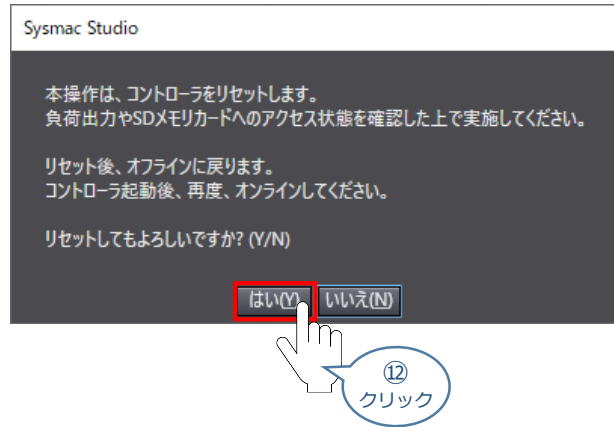
- ⑪ “プロジェクト”画面のメニューバーにある**コントローラ(C)**を選択し、**コントローラリセット...(R)**をクリックします。

“プロジェクト”画面



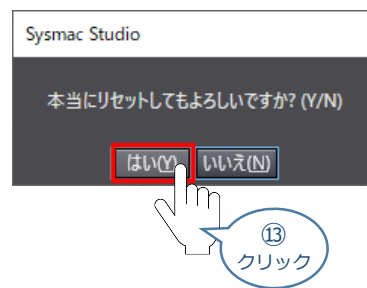
- ⑫ “確認のダイアログ”が表示されます。 **はい(Y)** をクリックします。

“確認のダイアログ”



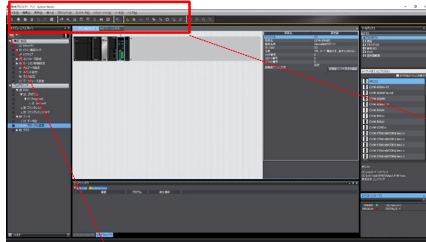
- ⑬ 続けて“確認のダイアログ”が表示されます。 **はい(Y)** をクリックします。

“確認のダイアログ”

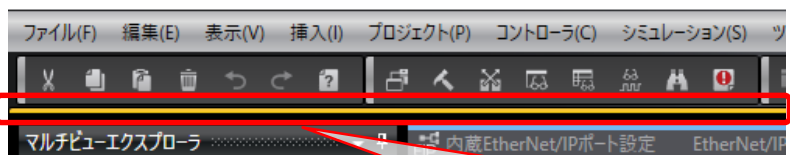


- ⑭ 『 **2** パソコンとPLCの接続』の①～⑤の手順にならないオンライン状態にします。

“プロジェクト”画面



新規プロジェクト - PLC - Sysmac Studio



オンライン状態の時、黄色いラインが表示される

CX-Integrator からの設定

1 CX-Integratorの起動とEDSファイルのインストール



“CX-Integrator” のインストール手順等については、オムロン社 FA統合ツールパッケージ_ CX-One Ver.4._セットアップマニュアル (SBCA-346) 『第2章 インストールとアンインストール』を参照願います。

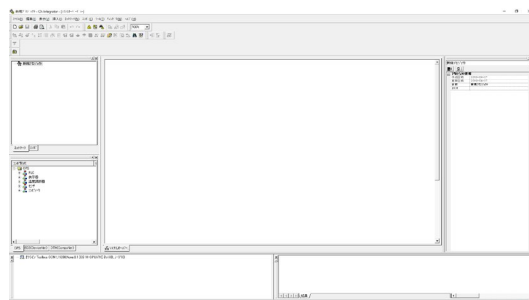
- ①  “CX-Integrator”のアイコンをダブルクリックし、ソフトを起動します。



CX-Integrator 起動

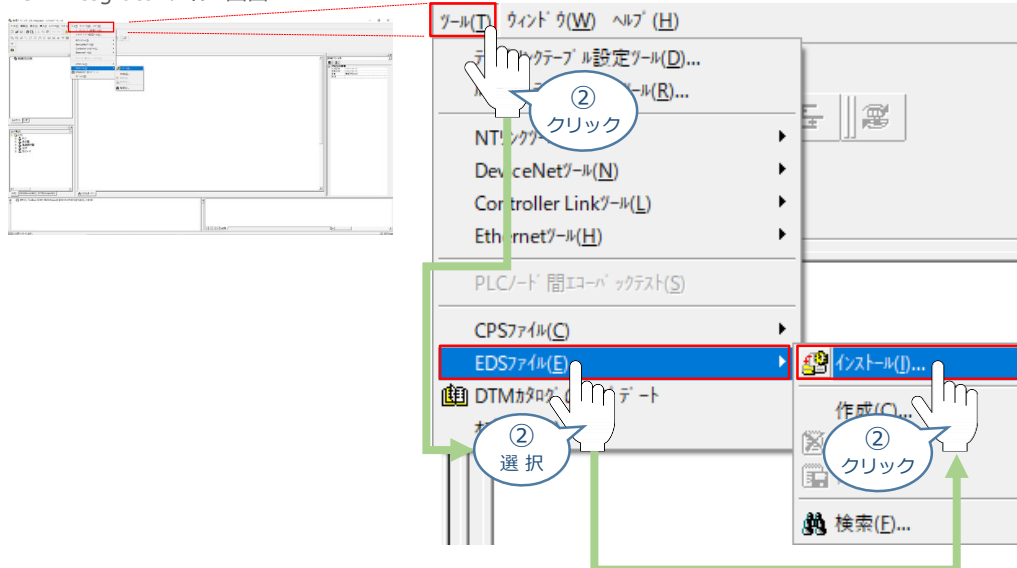


“CX-Integrator メイン”画面



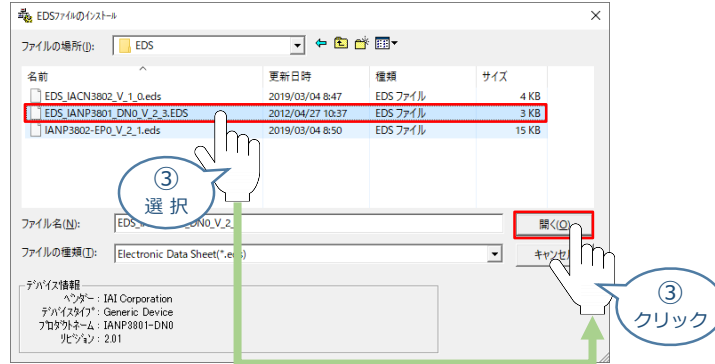
- ② コントローラをネットワークに登録するために、EDSファイルのインストールを行います。
メニューバーの **ツール(T)** をクリック、**EDSファイル(E)** を選択し、**インストール(I)...** をクリックします。

“CX-Integrator メイン”画面



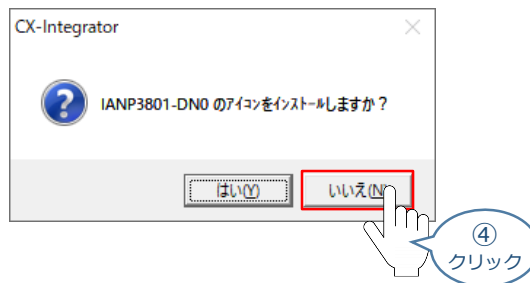
- ③ “EDSファイルのインストール”画面が出ますので、“EDS_IANP3801_DN0_V_2_3.eds”を選択し、**開く(O)** をクリックします。

“EDSファイルのインストール”画面



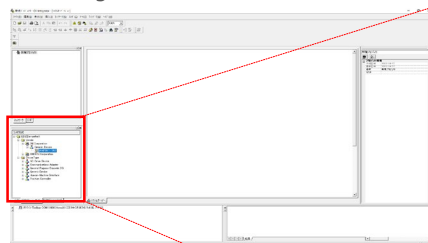
- ④ “インストール確認”画面が表示されますので、**いいえ(N)** をクリックします。

“インストール確認”画面

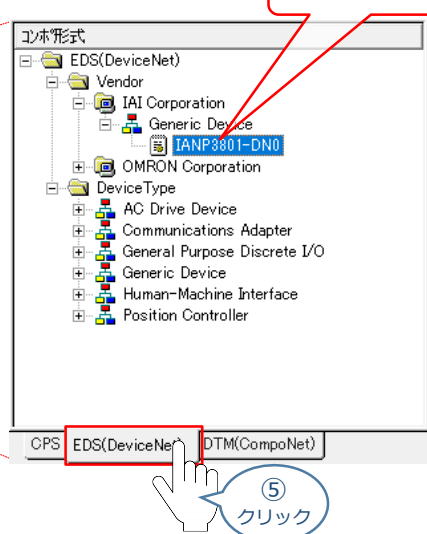


- ⑤ “CX-Integratorメイン”画面左の“コンポ形式”画面・**EDS(DeviceNet)** タブをクリックし、インストールしたコンポデバイス（この事例の場合は、“IANP3801-DN0”）が追加されていることを確認します。

“CX-Integratorメイン”画面

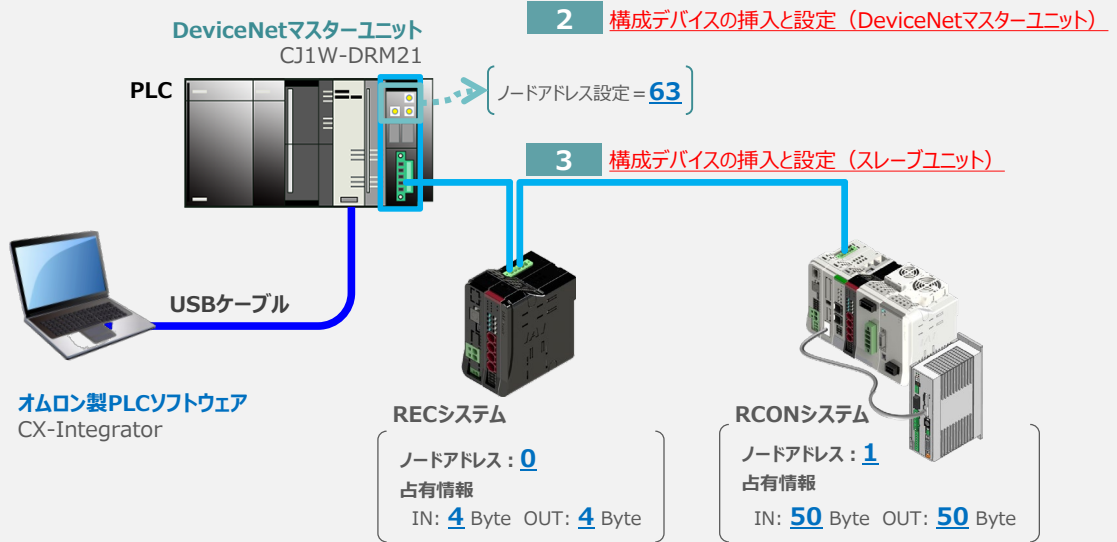


“コンポ形式”画面



DeviceNetマスターユニットと、それにつなぐRECシステム、RCONシステムのネットワーク登録を行います。
本事例では、以下の図に掲載しているノードアドレスならびにデータサイズの登録を行います。

接続例



2 構成デバイスの挿入と設定 (DeviceNetマスターユニット)

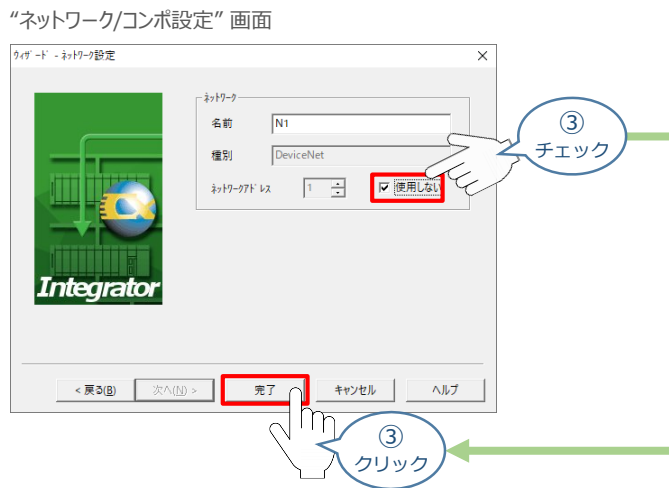
- ① CX-Integrator メイン画面のメニューバーにある **挿入(I)** をクリックし、**ネットワーク(N)** をクリックします。



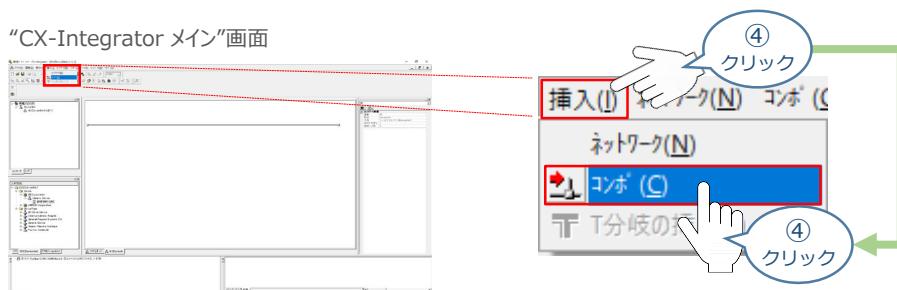
- ② “ネットワーク/コンポ設定” 画面が出ますので “DeviceNet” を選択し、**次へ(N) >** をクリックします。



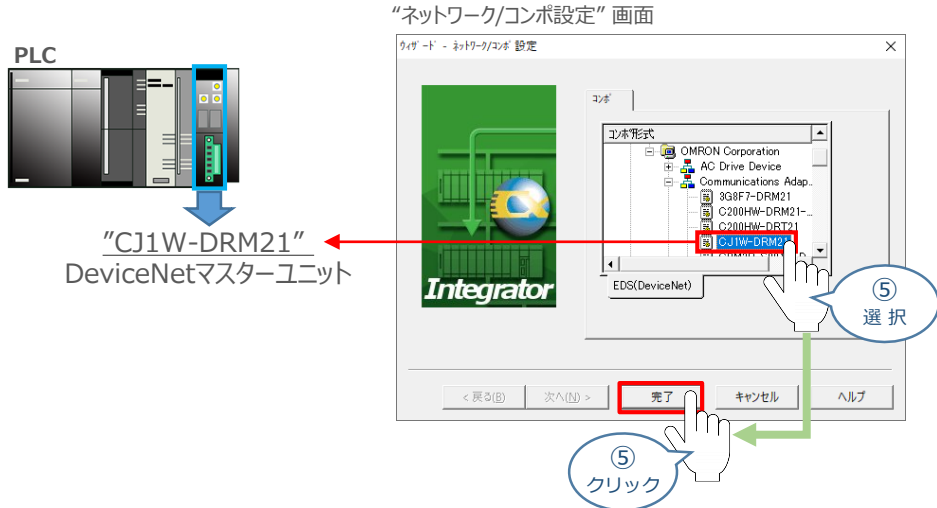
- ③ ネットワークアドレスは “使用しない” にチェックを入れ、**完了** をクリックします。



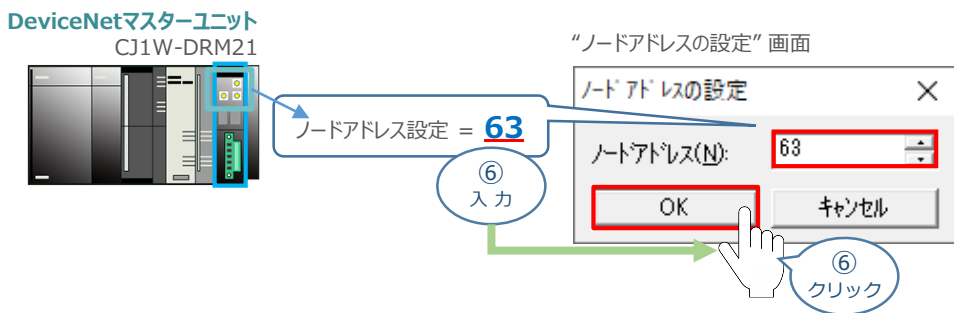
- ④ DeviceNetマスターユニットをネットワークに登録します。
“CX-Integrator メイン”画面 のメニューバーにある **挿入(I)** をクリックし、**コンポ(C)** をクリックします。



- ⑤ コンポリストの中から DeviceNetマスターユニットを選択し、**完了** をクリックします。
ここでは、事例で使用しているDeviceNetマスターユニット **CJ1W-DRM21** を選択します。



- ⑥ “ノードアドレスの設定”画面でノードアドレスを入力し、**OK** をクリックします。
事例では、DeviceNetマスターユニットのノードアドレスを“63”とします。



- ⑦ “ネットワーク構成”画面にマスターユニットが登録されたことを確認します。



3 構成デバイスの挿入と設定 (スレーブユニットの設定)

RECシステム



ノードアドレス ⇒ **0** に設定
 占有情報 ⇒ IN: **4** Byte OUT: **4** Byte
 コンボ形式 ⇒ **IANP3801-DN0**

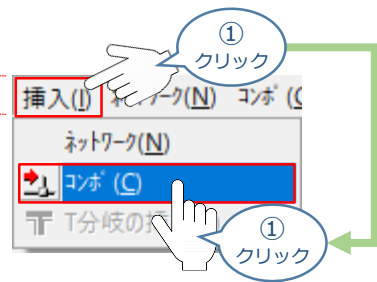
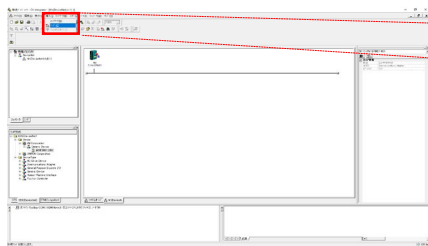
RCONシステム



ノードアドレス ⇒ **1** に設定
 占有情報 ⇒ IN: **50** Byte OUT: **50** Byte
 コンボ形式 ⇒ **IANP3801-DN0**

- ① “CX-Integrator メイン”画面 のメニューバーにある **挿入(I)** をクリックし、**コンボ(C)** をクリックします。

“CX-Integrator メイン”画面



- ② コンボリストの中から“Vender” ⇒ “IAI Corporation” ⇒ “Generic Device” を選択し、**IANP3801-DN0** を選択します。その後、**完了** をクリックします。

RECシステム

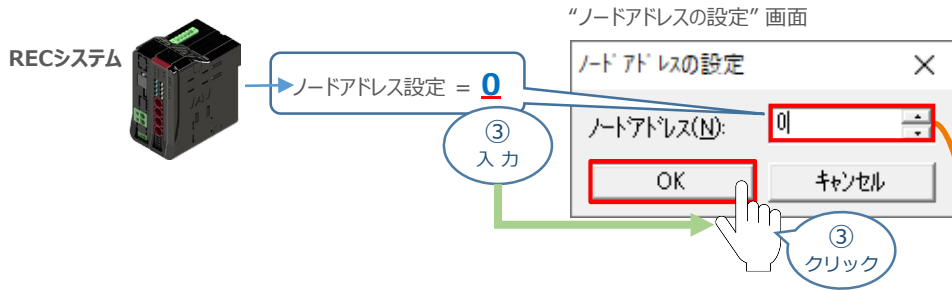


“IANP3801-DN0”
 RECシステムのEDSデータ

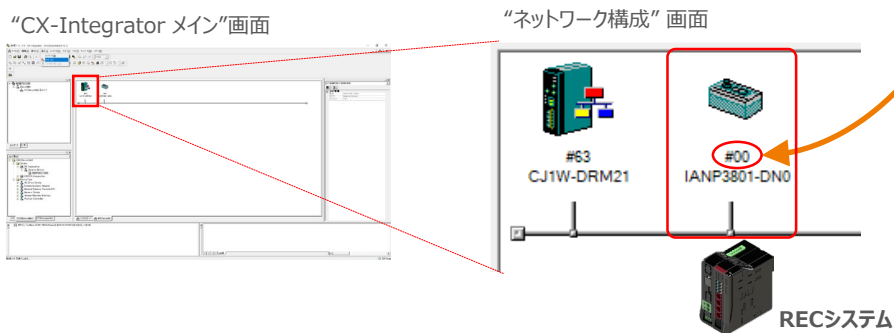
“ネットワーク/コンボ設定”画面

②
クリック

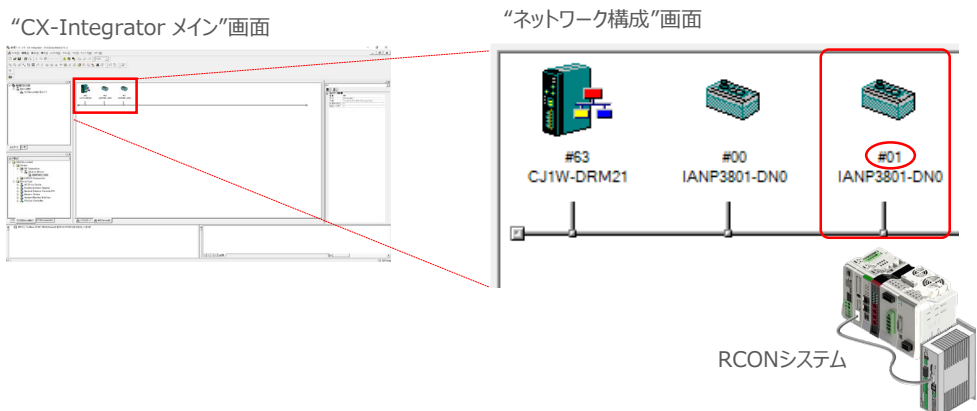
- ③ “ノードアドレスの設定”画面でノードアドレスを入力し、**OK** をクリックします。
ここではRECシステムのノードアドレスを“0”と設定します。



- ④ “ネットワーク構成”画面に、RECシステムが登録されます。



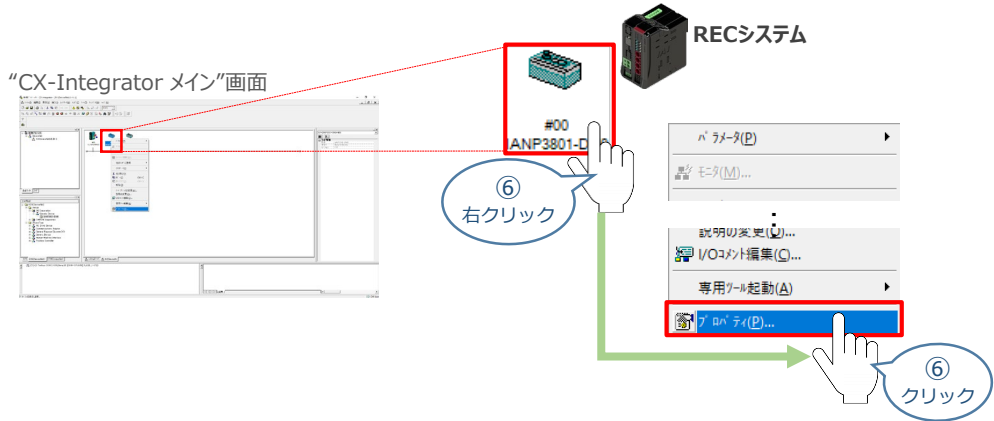
- ⑤ ①～④の手順にない、RCONシステムの構成デバイス挿入します。
RCONシステムのノードアドレスを“1”と設定すると、以下のように登録されます。



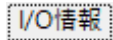
⑥ I/Oサイズの設定をします。



“#00”（IANP3801-DN0）を右クリックし、 プロパティ(P)... をクリックします。



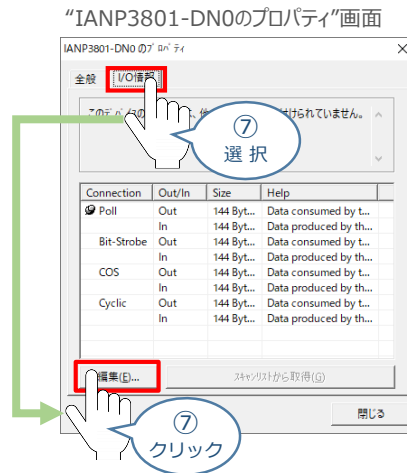
⑦ “IANP3801-DN0のプロパティ”画面が表示されます。



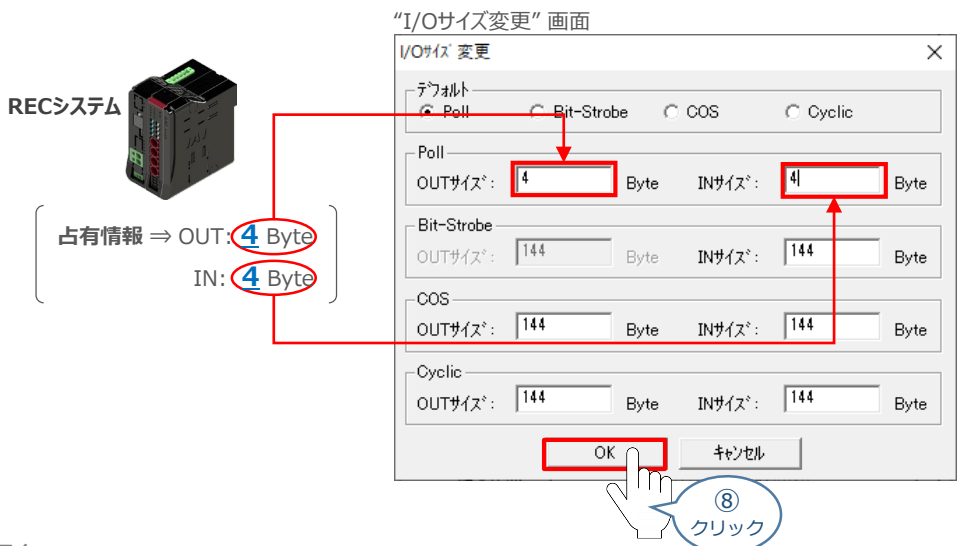
“I/O情報”のタブを選択し、



編集(E)... をクリックします。



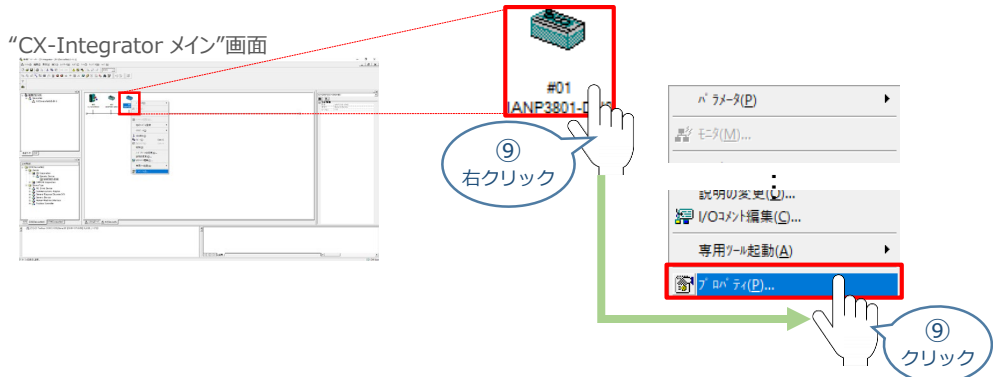
⑧ “Poll”の“OUTサイズ”と“INサイズ”に、占有情報を入力し、 をクリックします。



⑨ I/Oサイズの設定をします。

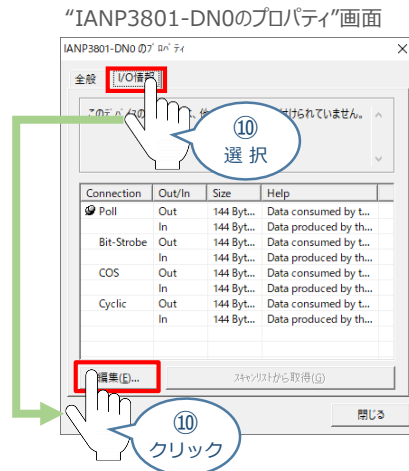


“#01” (IANP3801-DN0) を右クリックし、 プロパティ(P)... をクリックします。

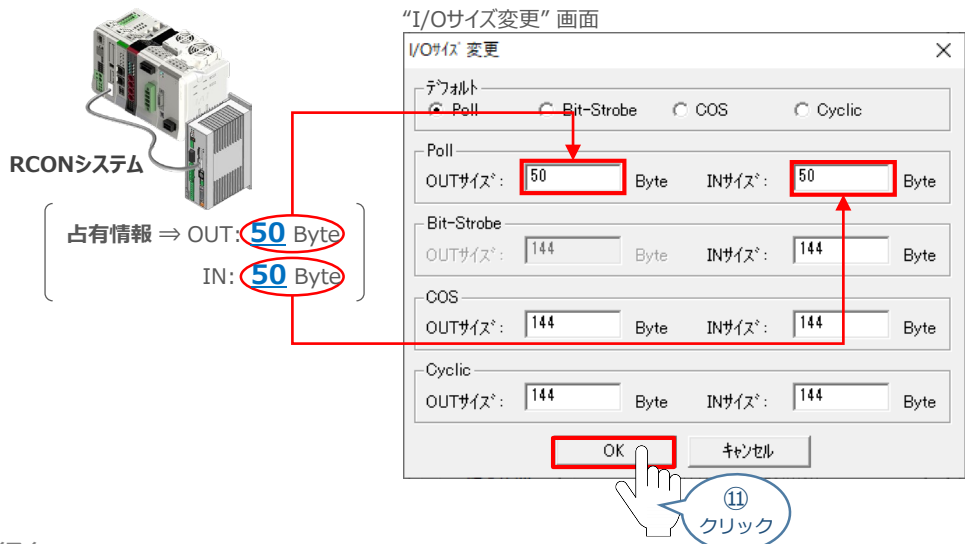


⑩ “IANP3801-DN0 のプロパティ”画面が表示されます。

I/O情報のタブを選択し、 編集(E)... をクリックします。



⑪ “Poll”の“OUTサイズ”と“INサイズ”に、占有情報を入力し、 OK をクリックします。

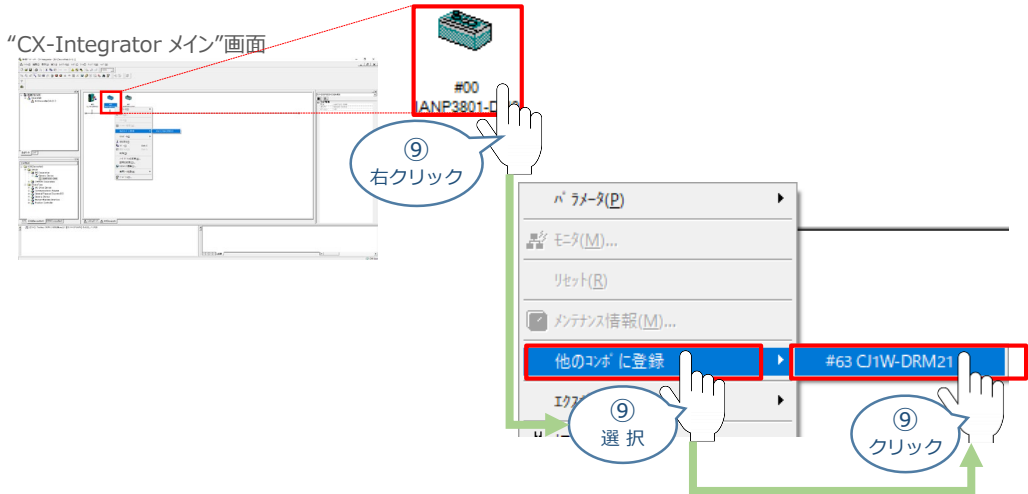


- ⑫ コンポに登録します。



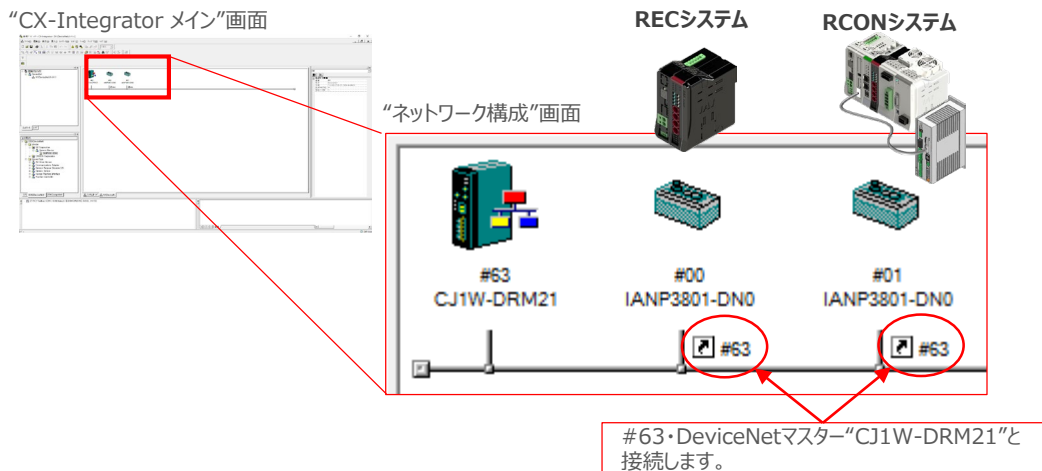
“#00” (IANP3801-DN0) を右クリックし、 **他のコンポに登録** を選択、

#63 CJ1W-DRM21 をクリックします。



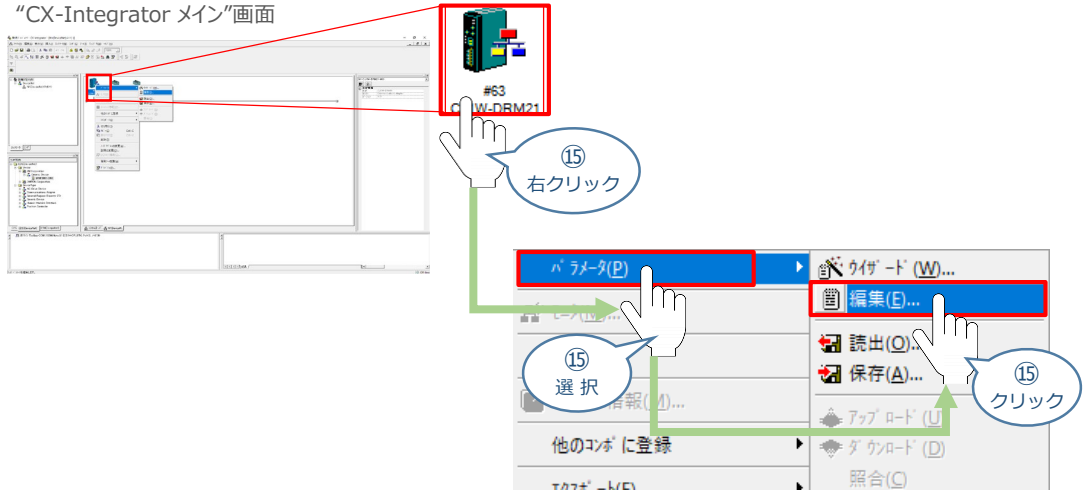
- ⑬ ⑫と同様にして、  “#01” (IANP3801-DN0) をコンポに登録します。

- ⑭ “ネットワーク構成”画面の“#00 (RECシステム)”、“#01 (RCONシステム)”に登録先アドレス「#63」が表示されたことを確認します。



- ⑮ DeviceNetマスターユニットを右クリックし、**パラメタ(P)** を選択、**編集(E)...** をクリックします。

“CX-Integrator メイン”画面



- ⑯ “デバイスパラメーターの編集”が表示されます。
 “#00 (RECシステム)”、“#01 (RCONシステム)”が“登録デバイス一覧”に登録され、“Out Size”と“In Size”が各設定値になっていることを確認します。
 その後、**OK** をクリックします。

“デバイスパラメーターの編集”

RECシステム

占有情報
OUT: **4** Byte IN: **4** Byte

#	Product Name	Out S...	Out Ch	In Size	In Ch
#00	IANP3801-DN0	4 Byte	3200:Bit00	4 Byte	3300:Bit00
#01	IANP3801-DN0	50 Byte	3202:Bit00	50 Byte	3302:Bit00

RCONシステム

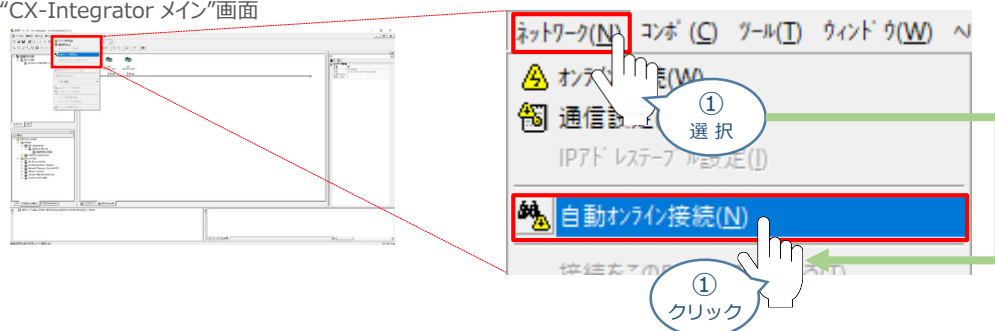
占有情報
OUT: **50** Byte IN: **50** Byte

PLCへ設定を転送する

1 PLC とパソコンソフトの接続

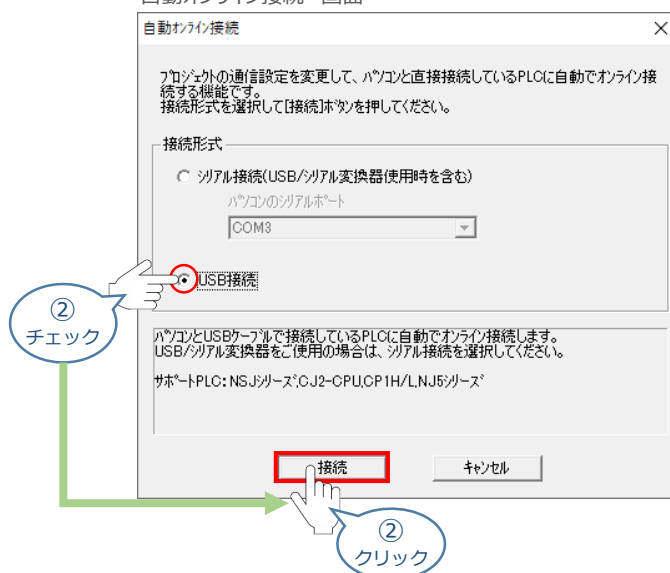
- ① “CX-Integrator メイン”画面にあるメニューバーから **ネットワーク(N)** を選択し、**自動オンライン接続(N)** をクリックします。

“CX-Integrator メイン”画面




- ② “自動オンライン接続”画面が表示されます。
“接続形式”の“USB接続”にチェックを入れ、**接続** をクリックします。

“自動オンライン接続”画面



PLC・CPU とUSB 通信を行うには、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』を参照願います。

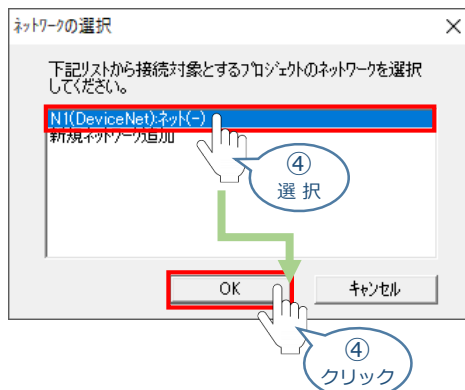
- ③ “CX-Integrator メイン” 画面の赤枠部にある  DeviceNet [CJ1W-...] を右クリックし、**接続(C)** をクリックします。


“CX-Integrator メイン”画面



- ④ “ネットワークの選択” 画面で **NI(DeviceNet):ネット(-)** を選択し、**OK** をクリックします。

“ネットワークの選択” 画面



- ⑤ “CX-Integrator メイン” 画面の赤枠部にある“DeviceNet”の左側アイコンが  に変わったことを確認します。

“CX-Integrator メイン”画面

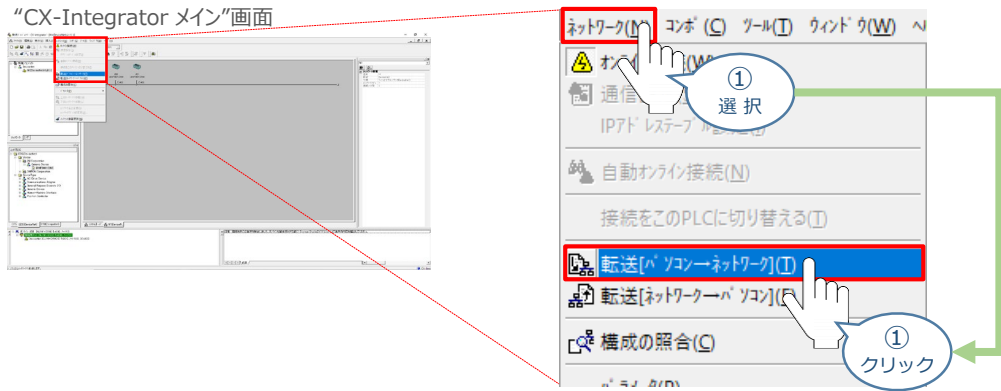


注意

オンライン接続ができない場合は、CX-Integrator の接続状態を確認してオフライン状態へ切替えてください。あるいはケーブル接続状態や接続形式の設定内容を確認して再実行してください。

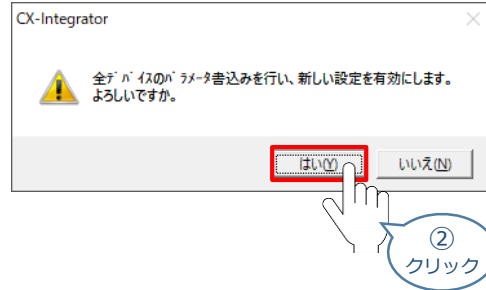
2 PLCへのパラメーター転送

- ① “CX-Integrator メイン”画面 のメニューバーにある **ネットワーク(N)** を選択し、**転送[パソコン→ネットワーク](I)** をクリックします。



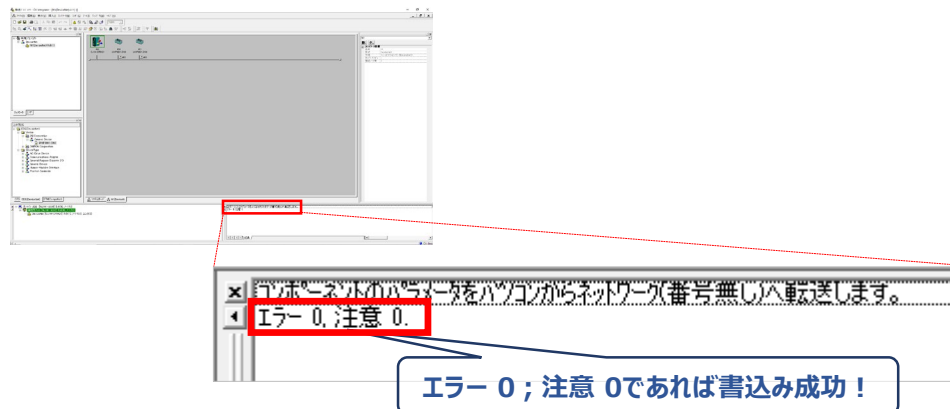
- ② 以下の表示が出るので、**はい(Y)** をクリックします。

“パラメーター書き込み確認”画面



- ③ 転送が完了すると、下図のような表示が出ます。“エラー 0, 注意 0” であれば転送が正常に行われたことになります。これで設定の転送は終了です。

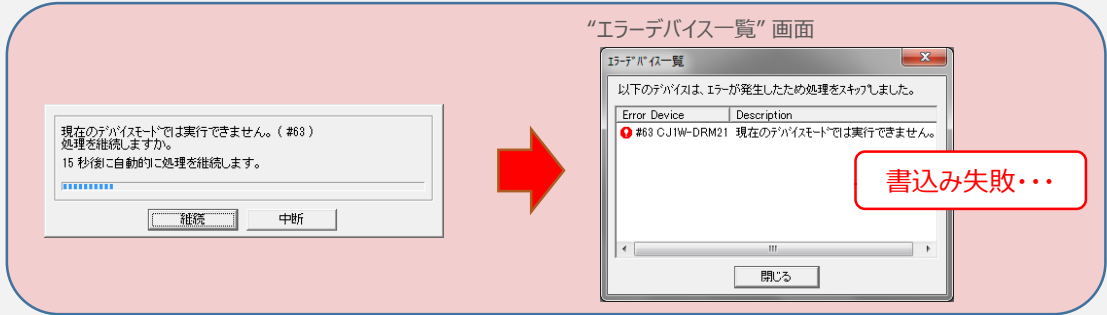
“CX-Integrator メイン”画面




補 足

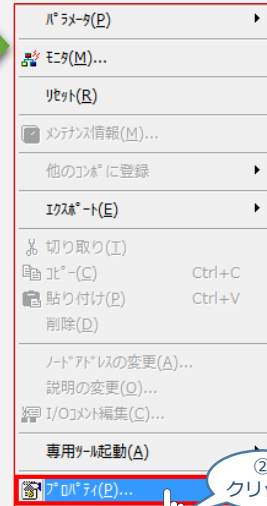
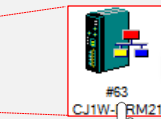
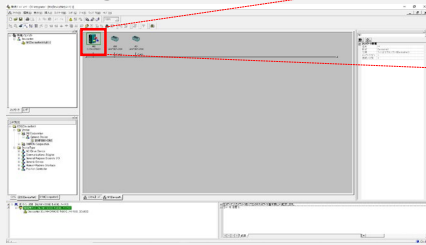
パラメータ書込み中にエラーが発生したら・・・


PLCへのパラメータ書込み中に下記のような表示が出る場合、操作を行います。



- ①  DeviceNetマスターユニットを右クリックします。

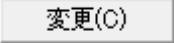
“CX-Integrator メイン”画面

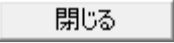


- ②  **プロパティ(P)...** をクリックします。

- ③ “CJ1W-DRM21のプロパティ”画面が出ますので、“全般”のタブを選択します。

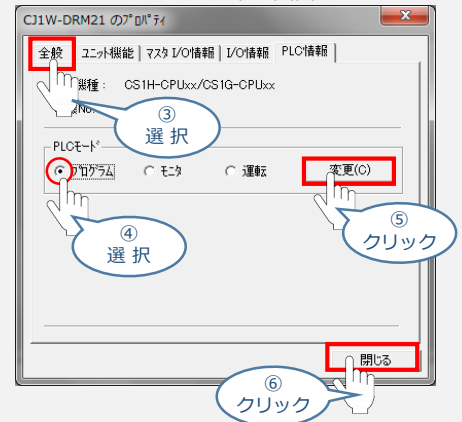
- ④ “PLCモード”の [プログラム] を選択します。

- ⑤  **変更(C)** をクリックします。

- ⑥  **閉じる** をクリックし、設定完了です。

再度、**2** の操作を行います。

“CJ1W-DRM21のプロパティ”画面



用意するもの

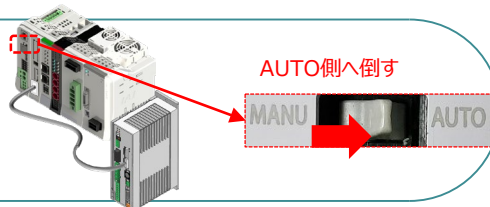
PLC/DeviceNetマスターユニット/
RCONシステム

4 ネットワークの通信状態確認

DeviceNetマスターユニットと RCONシステム の通信確認をします。

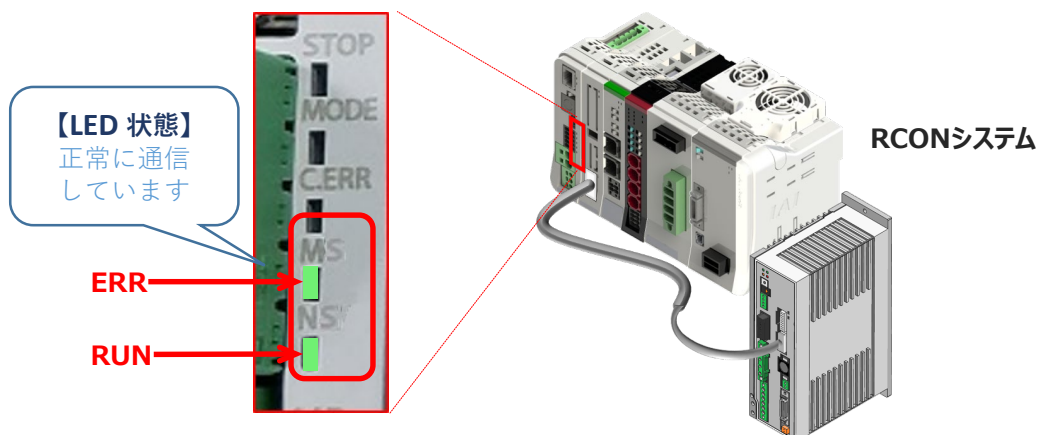


PLCから動作させる場合には、RCON前面の
AUTO/MANUSwitchをAUTO側に戻してください。



1 RCON システム側 通信状態確認

RCON前面にある LED (MS と NS) 表示状態 (色) を見て正常通信状態であるか
確認をします。



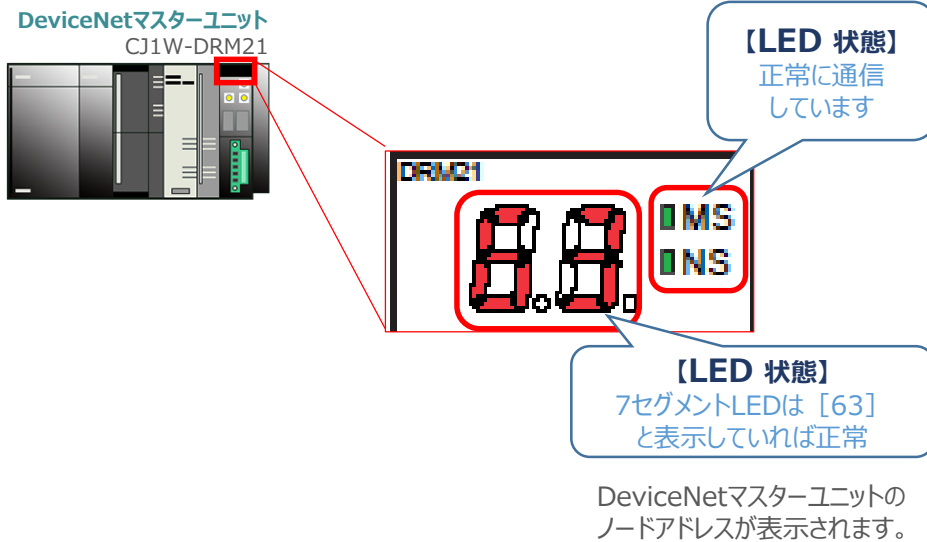
RCON側のLED表示

ステータスLED	表示状態	表示の意味
MS	点灯	正常状態
	点滅 (1 Hz)	コンフィギュレーション情報がない、または不完全、要デバイス試運転
	点灯	致命的な故障
	点滅 (1 Hz)	軽微な故障
	交互 点灯	自己診断
NS	点灯	オンライン/通信接続完了
	点滅 (1 Hz)	オンライン/通信未接続
	点灯	致命的な通信異常
	点滅 (1 Hz)	軽微な通信異常
	交互 点灯	自己診断
	消灯	オフライン/電源OFF状態

() 内は点滅周期です。

2 PLC側 通信状態確認

DeviceNetマスターユニット前面にある LED（MS と NS）表示状態（色）と7セグメントを見て正常通信状態であるか確認をします。



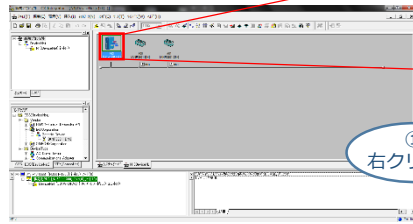
DeviceNetマスター側のLED表示

ステータスLED	表示状態	表示の意味
MS	点灯	正常状態
	点灯	致命的な故障
	点滅	軽微な故障
	消灯	電源供給なし
NS	点灯	オンライン/通信接続完了
	点滅	オンライン/通信未接続
	点灯	致命的な通信異常
	点滅	軽微な通信異常
	消灯	オフライン/電源OFF状態

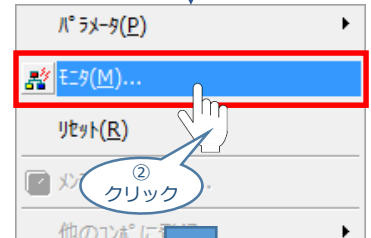
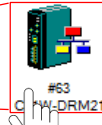
3 パソコンソフトからの 通信状態確認

- ①  DeviceNetマスターユニットを右クリックします。

“CX-Integrator メイン”画面



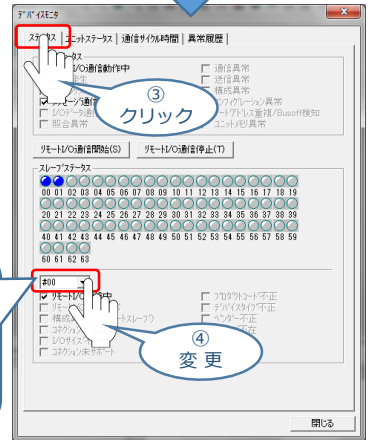
①
右クリック



②
クリック

“デバイスモニター”画面

- ③ “デバイスモニター”画面が表示されますので、“ステータス”タブを選択します。



③
クリック

- ④ “スレーブステータス”の接続ユニット番号を“#01”に変更します。

RCON システム



変更

④
変更

- ⑤ ④の操作で、“デバイスモニター”に“RCON 1号機”の通信状態が表示されます。画面の内容について、以下の3点を確認します。

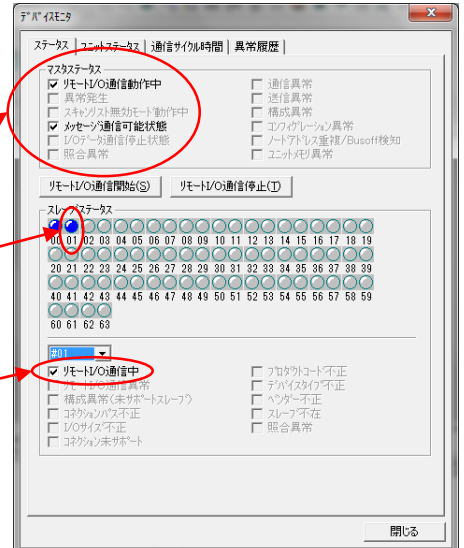
● “マスタステータス”は、丸赤枠内と同じ項目にチェックが入っている。

● “スレーブステータス”は、“#01”が青色表示。

● “リモートI/O 通信中”にチェックが入っている。

正常に通信しています

“デバイスモニター”画面



上記3点を満たせば、DeviceNet通信は正常に行われています。

STEP 3

動作させる

1. IA-OSから動作させる (ドライバーユニット) P90
2. IA-OSから動作させる (エレシリンダー) p101

1 IA-OSから動作させる（ドライバーユニット）

1 パソコン用通信ケーブルの接続と電源投入

用意する物

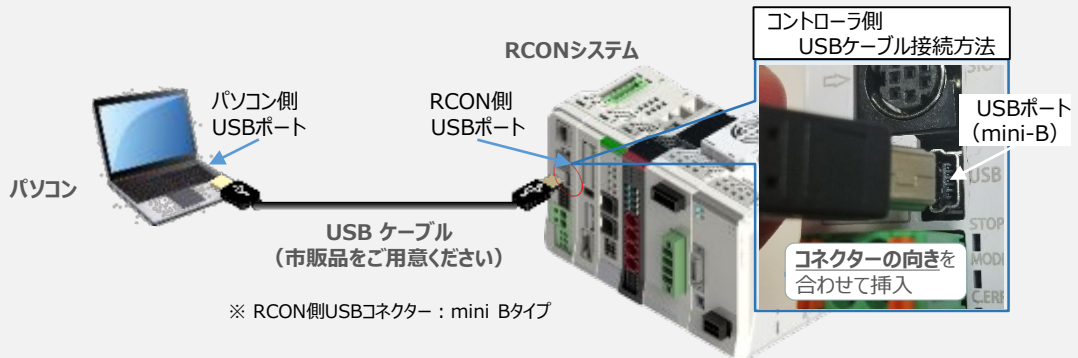
RCONシステム/パソコン（IA-OSインストール済/
USBケーブル/モーターエンコーダケーブル/アクチュエーター



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。

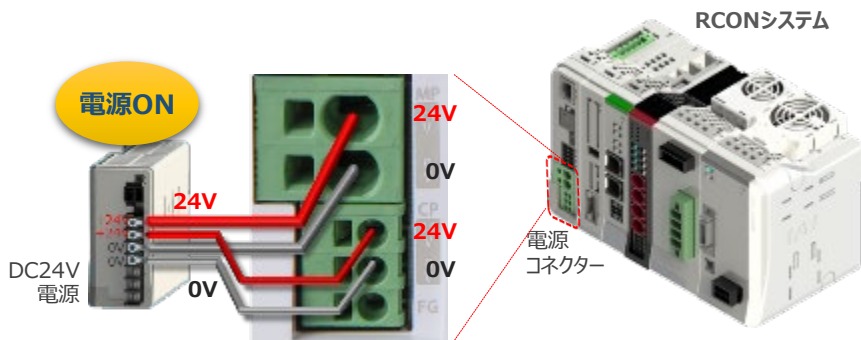
- ① USBケーブルを下図のように接続します。

接続図

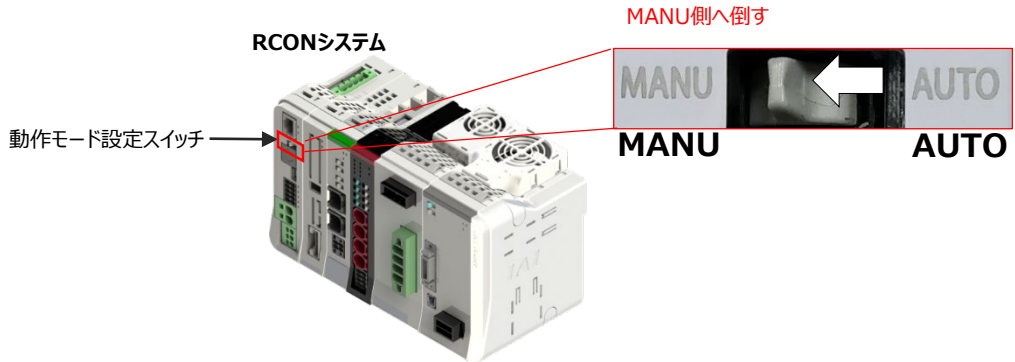


コントローラ“USB”ポートにUSBケーブルを接続するときは、上記のとおりコネクタの向きを合わせて挿入してください。合わせない場合、コネクタを破損させる原因になります。

- 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 コントローラの動作モード設定スイッチを『MANU』側に倒します。



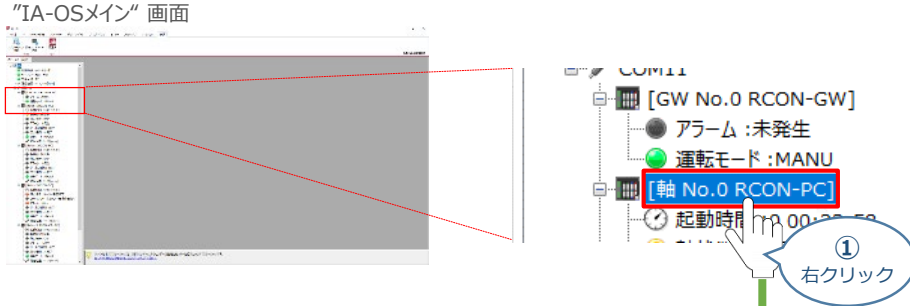
2 IA-OSの接続

“IAI ツールボックス”から、IA-OSを立上げ、接続します。

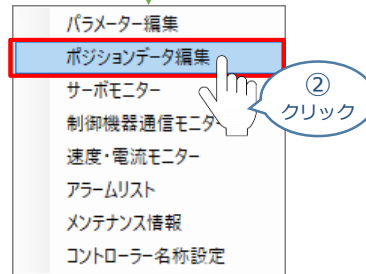


3 ポジションデータ編集画面を開く

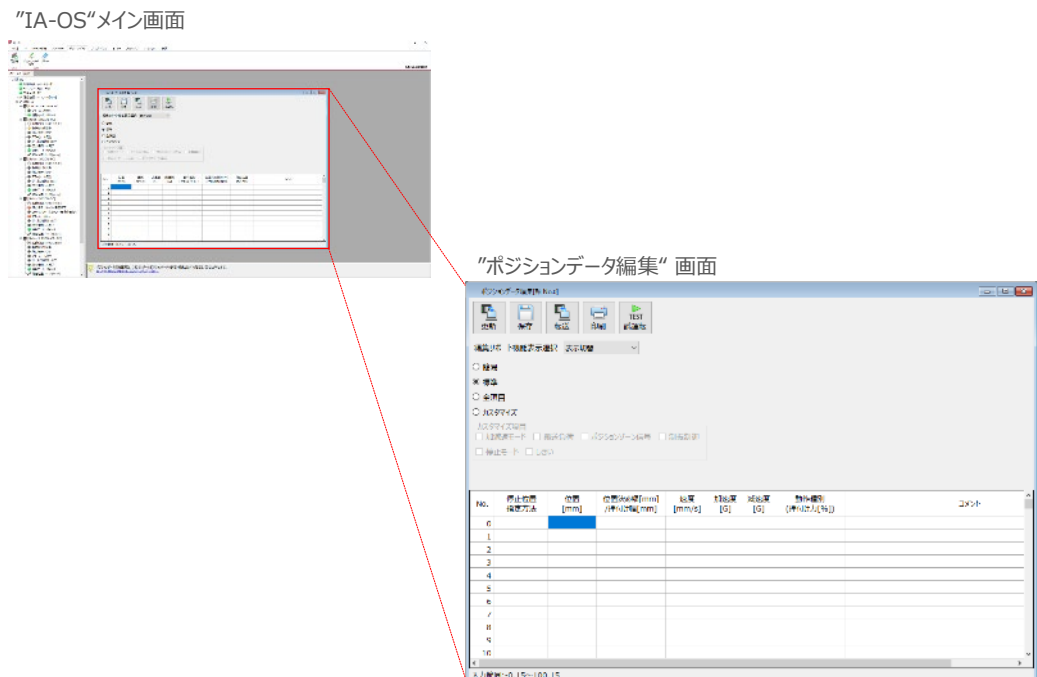
- ① “IA-OSメイン”画面 ステータス欄の **[軸 No.0 RCON-PC]** を右クリックします。



- ② **ポジションデータ編集** をクリックします。



- ③ “ポジションデータ編集”画面が開きます。



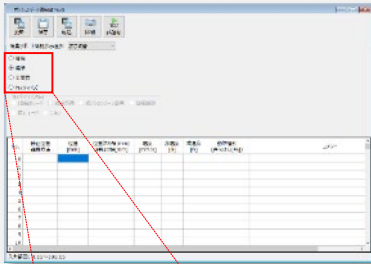
補足

ポジションデータ編集画面の切替え

“ポジションデータ編集”画面は、
“簡易”、“標準”、“全項目”、“カスタマイズ”の4種類から、表示切替が選択できます。

※ 詳細は、ヘルプをご確認ください。

“ポジションデータ編集”画面

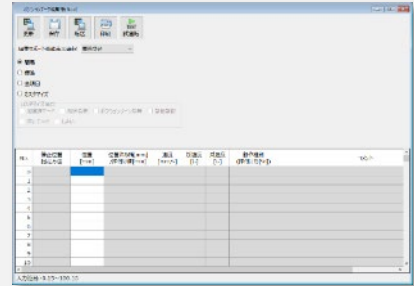


- 簡易
- 標準
- 全項目
- カスタマイズ

いずれかを選択

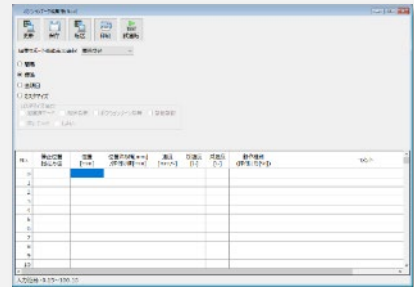
簡易
簡単入力

“ポジションデータ編集(簡易)”画面



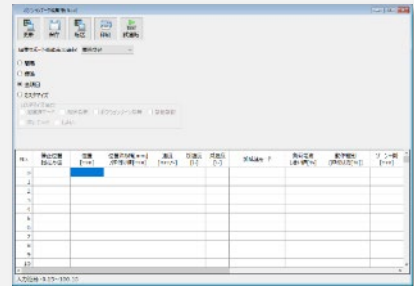
標準
必要最小限表示

“ポジションデータ編集(標準)”画面



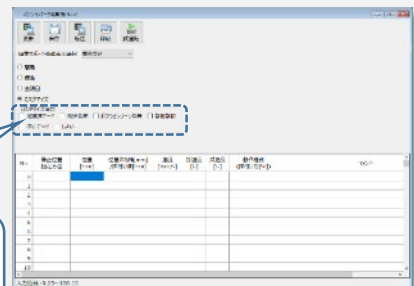
全項目
全て表示

“ポジションデータ編集(全項目)”画面



カスタマイズ

“ポジションデータ編集(カスタマイズ)”画面



表示させたい項目を選択できる

カスタマイズ項目

- 加減速モード
- 搬送負荷
- ポジションゾーン信号
- 制振制御
- 停止モード
- しきい

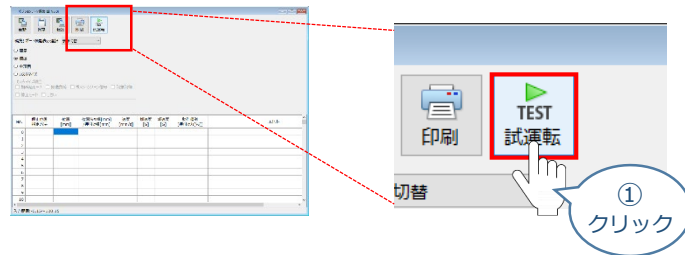
アクチュエーターの動作確認

1 試運転画面への切替え

IA-OSからコントローラーに接続しているアクチュエーターを動かすために、試運転画面へ切替えます。

- ① “ポジションデータ編集”画面の  をクリックします。

“ポジションデータ編集”画面



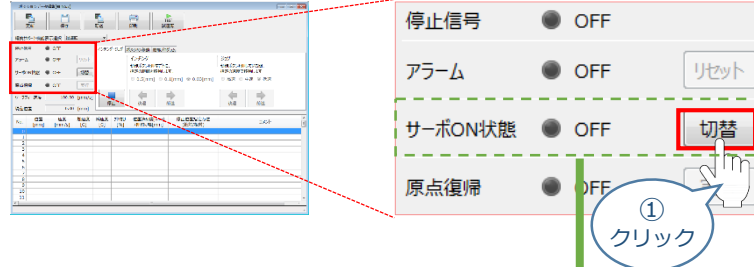
- ② 画面が切り替わり、試運転の項目が表示されます。



2 アクチュエーターのモーターに電源を入れる（サーボON）

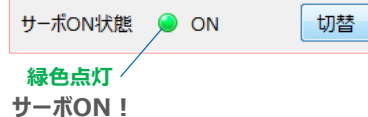
- ①  をクリックします。

“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)



注意

停止信号 が ONの状態では、アクチュエーターは動作しません。停止信号がONの状態である場合は、システムI/Oコネクター “STOP+” の配線および接続している回路を確認してください。

3 アクチュエーターを原点復帰させる



注意

バッテリーレスアブソリュート仕様（オプション）を選択された場合は、原点復帰が完了した状態が保たれます。

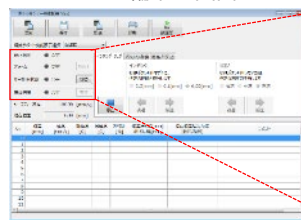


注意

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。

- ① **実行** をクリックします。

"ポジションデータ編集" 画面

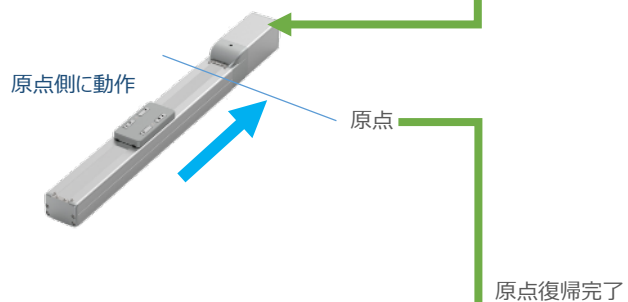


原点復帰未完了状態

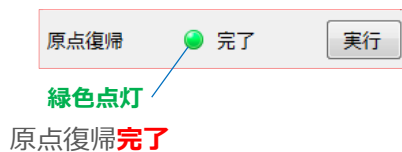
①
クリック

アクチュエーターが動きます！

- ② アクチュエーターが原点復帰動作を開始します。



- 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。

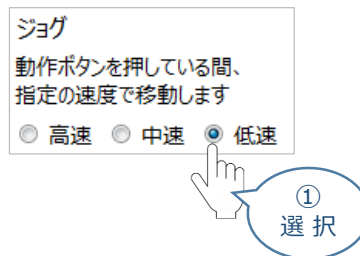



4 アクチュエーターをジョグ（JOG）動作させる

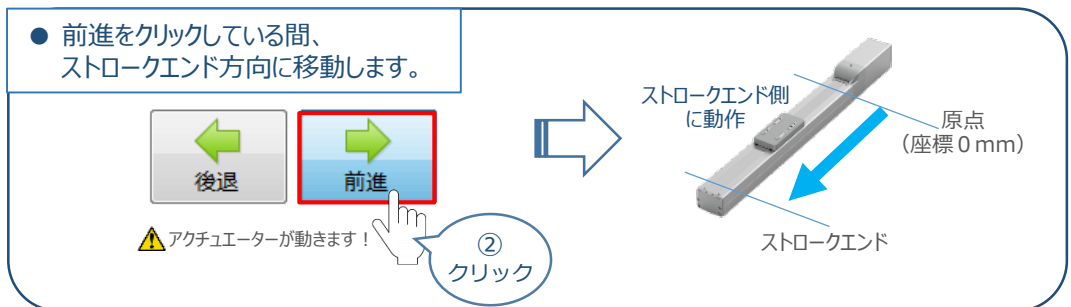
"ポジションデータ編集" 画面



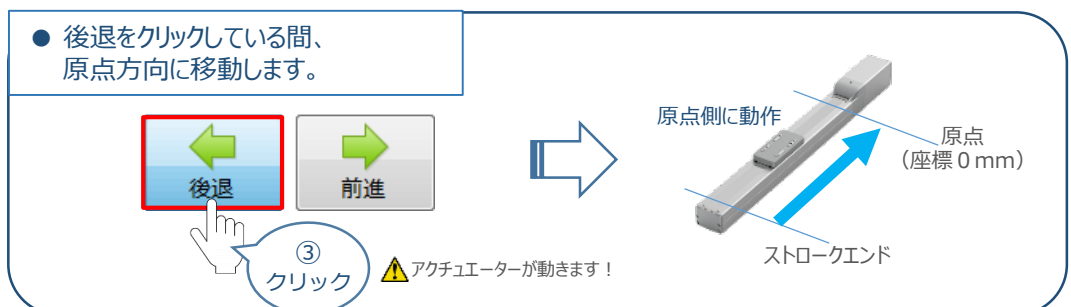
- ① 下図の通り、ジョグ速度は3段階で変更できます。



- 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。



- 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。

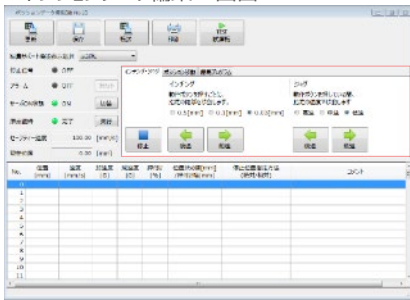


5 ポジション（目標位置）の登録

※ ポジションデータ編集画面は“標準”の表示で説明します。

- ① “ポジションデータ編集”画面の **ポジション移動** タブをクリックします。

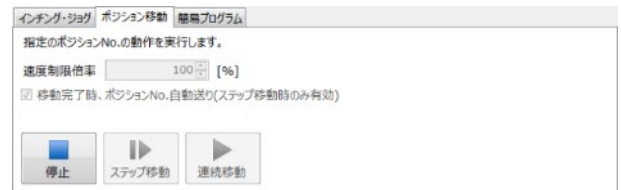
“ポジションデータ編集”画面



“インテング・ジョグ操作”画面

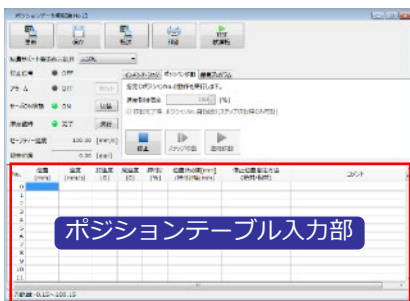


“ポジション移動操作”画面



- ② “ポジションテーブル入力部”の入力したいポジションNo.“位置 [mm]”にカーソルを合わせます。
“ポジションテーブル入力部”下部に、入力できる値の範囲が表示されます。

“ポジションデータ編集”画面



No.	位置 [mm]	速度 [mm/s]	加速度 [G]	減速度 [G]	押付け [%]	位置決め幅 [mm] / 押付け幅 [mm]	停止位置指定方法 (絶対/相対)	コメント
0								
1								
2								
3								
4								
5								
6								
7								
8								
9								
10								
11								

入力範囲: -0.15~100.15

- ③ “入力範囲”に表示されている値の範囲で任意の座標値を入力しお使いのパソコンの [Enter] キーを押します。
(下記事例ではポジションNo.0に0mm、ポジションNo.1に100mmを入力しています。)


“ポジションデータ入力部” 画面

No.	位置 [mm]	速度 [mm/s]	加速度 [G]	減速度 [G]	押付け [%]	位置決め幅[mm] /押付け幅[mm]	停止位置指定方法 (絶対/相対)	コメント
0	0.00	1260.00	0.30	0.30	0	0.10	0:絶対位置	
1	100.00	1260.00	0.30	0.30	0	0.10	0:絶対位置	
2								
3								
4								
5								
6								
7								
8								
9								
10								
11								

位置を入力 + [Enter]


位置を入力し、「Enter」キーを押下すると速度及び加速度、減速度など、他の欄には予めコントローラに登録されているアクチュエータ定格値が自動入力されます。
変更が必要な場合はそれぞれカーソルを移動させて数値を入力してください。入力範囲は画面下方にそれぞれ表示されます。

入力範囲:-0.15~100.15

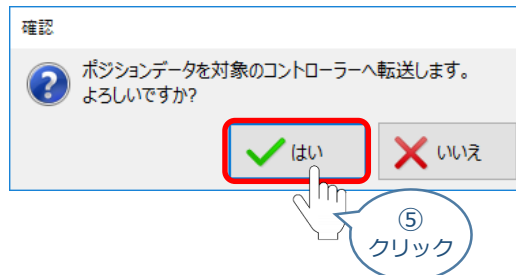
- ④ ポジションデータ編集画面の上部にある  をクリックします。

“ポジションデータ編集” 画面



- ⑤ “確認” 画面が表示されますので、  をクリックします。

“確認” 画面



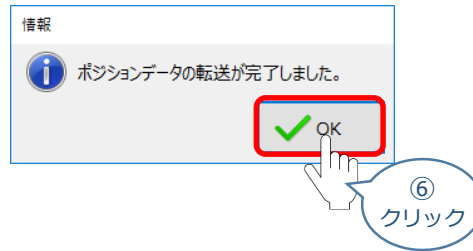
目次

STEP
1STEP
2STEP
3

動作させる

- ⑥ “情報” 画面が表示されましたら、 をクリックします。

“情報” 画面



- ⑦ ポジションデータの転送が完了すると、入力した数値が “黒太文字” から 黒文字に変わります。

No.	位置 [mm]	速度 [mm/s]	加速度 [G]	減速度 [G]	押付け [%]	位置決め幅[mm] /押付け幅[mm]	停止位置指定方法 (絶対/相対)	コメント
0	0.00	1260.00	0.30	0.30	0	0.10	0:絶対位置	
1	100.00	1260.00	0.30	0.30	0	0.10	0:絶対位置	
2								
3								
4								

↓

No.	位置 [mm]	速度 [mm/s]	加速度 [G]	減速度 [G]	押付け [%]	位置決め幅[mm] /押付け幅[mm]	停止位置指定方法 (絶対/相対)	コメント
0	0.00	1260.00	0.30	0.30	0	0.10	0:絶対位置	
1	100.00	1260.00	0.30	0.30	0	0.10	0:絶対位置	
2								
3								
4								
5								

6 登録したポジション（目標位置）への移動

- ① 移動させたいポジションNo.「位置」欄をクリックして選択します。

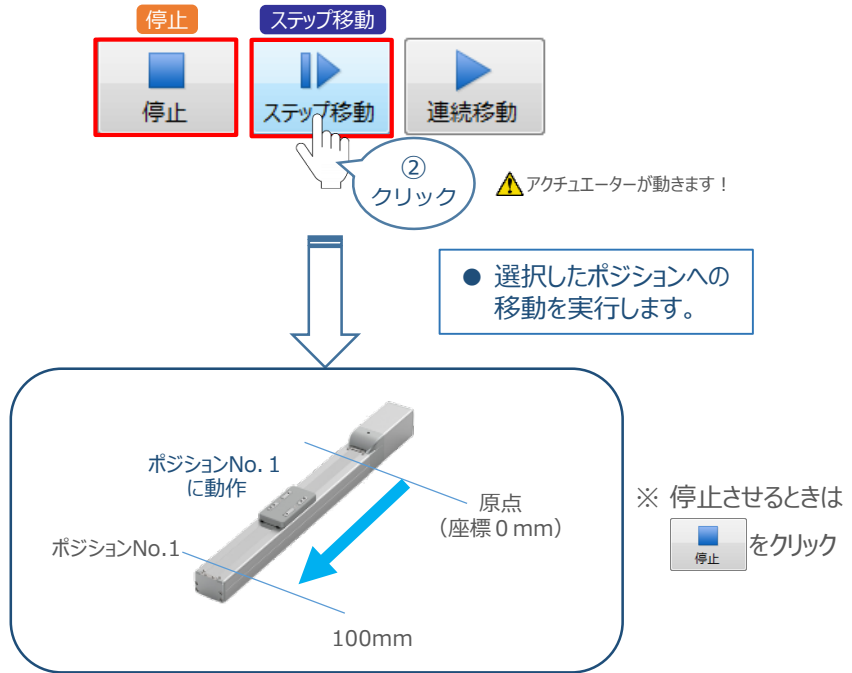
No.	位置 [mm]	速度 [mm/s]	加速度 [G]	減速度 [G]	押付け [%]	位置決め幅[mm] /押付け幅[mm]	停止位置指定方法 (絶対/相対)	コメント
0	0.00	1260.00	0.30	0.30	0	0.10	0:絶対位置	
1	100.00	1260.00	0.30	0.30	0	0.10	0:絶対位置	
2								
3								
4								
5								

No.	位置 [mm]	速 [mm]
0	0.00	126
1	100.00	126
2		

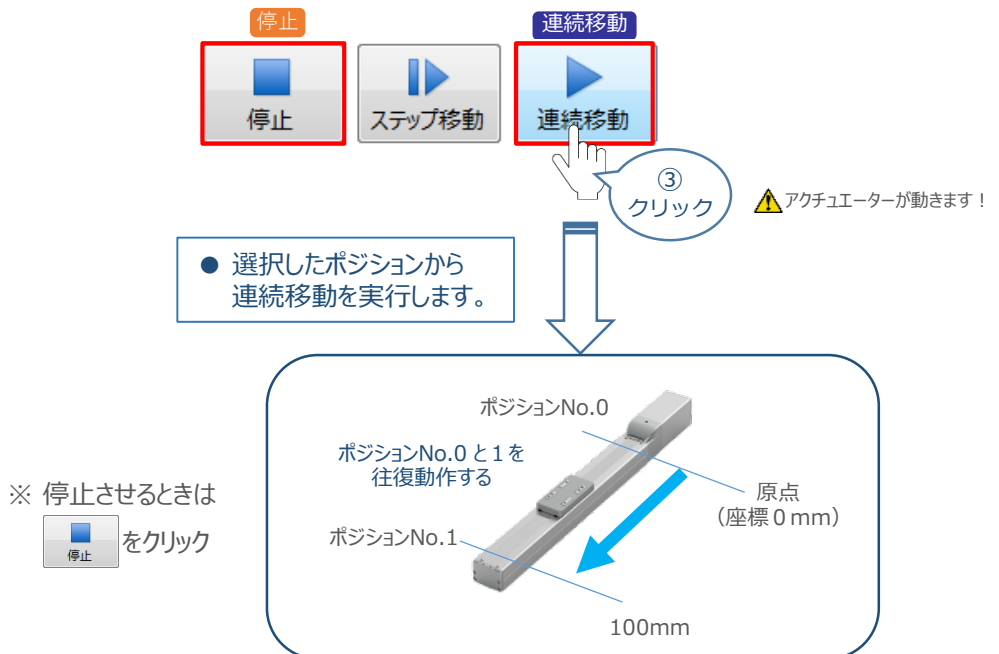
①
選択

動作させる

- ② 「ポジション移動」欄の  ボタンをクリックします。



- ③ 「ポジション移動」欄の  ボタンをクリックします。



2 IA-OSから動作させる（エレシリンダー）

【エレシリンダーを接続する場合の注意事項】



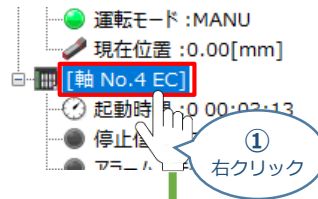
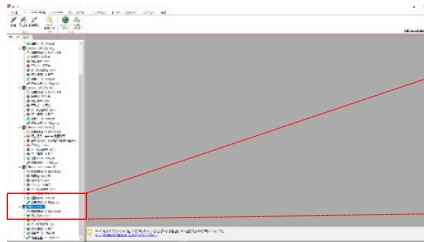
注意

- EC 接続ユニットに接続中は、エレシリンダー側のSIO コネクターは使用できません。
- ゲートウェイユニットのモードスイッチがAUTO の場合は、エレシリンダーのデジタルスピコンの試運転画面に遷移できません。
- エレシリンダーのデジタルスピコンの試運転画面を表示している状態で、ゲートウェイユニットのモードスイッチをMANU→AUTO に変更すると、試運転画面が閉じます。

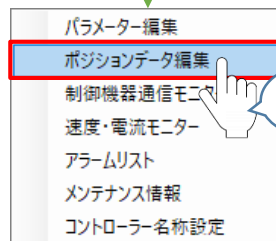
1 ポジションデータ編集画面を開く

- ① “IA-OSメイン”画面 ステータス欄の **[軸 No.4 EC]** を右クリックします。

“IA-OSメイン”画面

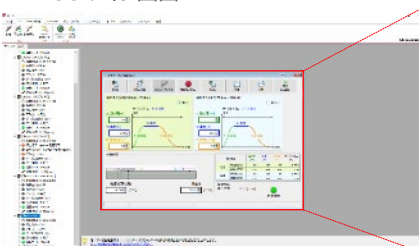


- ② **ポジションデータ編集** をクリックします。



- ③ “簡易データ設定”画面が開きます。

“IA-OS”メイン画面



“簡易データ設定”画面



補足

ECの初回接続時について

出荷時より初めてエレシリンダーにIA-OSを接続する場合、初回接続時の搬送負荷設定画面が表示されます。搬送負荷設定は、デフォルトで接続アクチュエーターの最大可搬質量が設定されます。

- ※ スマートチューニング対応機種のみを設定内容です。
- ※ 搬送負荷設定は、あとから設定し直すことも可能です。

① “搬送負荷設定”画面が表示されます。

設定が不要な場合は、 をクリックします。

“搬送負荷設定”画面


搬送負荷設定(軸 No.0)

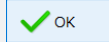
設置姿勢
 水平設置 垂直設置

搬送負荷
 入力範囲:0.000~26.000

往路	復路
26.000 [kg]	26.000 [kg]
最適速度 48 [%]	最適速度 48 [%]
最適加減速度 30 [%]	最適加減速度 30 [%]


※フルストローク走行時にサイクルタイムが最短となる速度・加減速度です。
 ※この設定値を超える「速度・加減速度」を設定しますと、エレシリンダーの寿命が著しく低下する場合がありますので、ご注意ください。

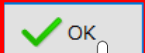


①
クリック② 搬送負荷設定が転送されると、以下の“情報”画面が表示されます。 をクリックします。

“情報”画面

情報

 搬送負荷の設定が完了しました。



②
クリック


設定が完了すると、“簡易データ設定”画面が編集できるようになります。

推奨範囲外の値が設定されている場合、以下の画面が表示されます。


Point!



情報


 推奨範囲外の値が設定されている項目が存在します。

今後はメッセージを表示しない

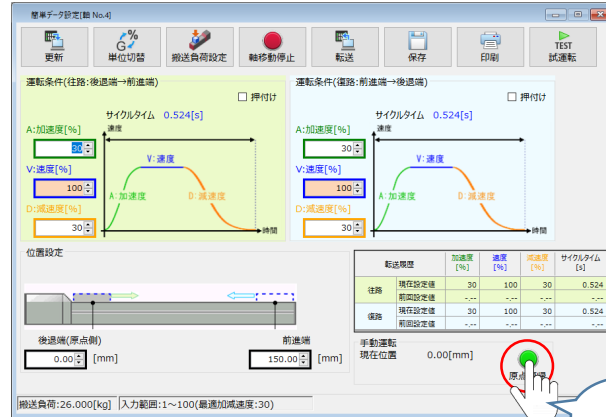


エレシリンダーの動作確認

1 原点復帰動作

- ①  “原点復帰” ボタンをクリックします。エレシリンダーが原点復帰動作を行います。

“簡易データ設定画面”



①
クリック

⚠ アクチュエーターが動きます！

原点側に動作

原点

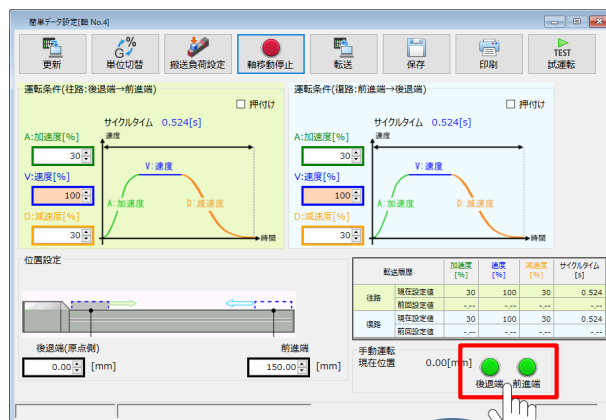


注意

原点復帰済みのバッテリーレス絶対エンコーダ仕様（WA）は、原点復帰を行う必要はありません。

- ② 原点復帰動作が完了すると、 “後退端”、 “前進端”の各ボタンが表示されます。

“簡易データ設定画面”



②
表示

2 “前進端”・“後退端” 移動



“前進端”または“後退端”移動させる場合、ボタンをクリックしたままにします。
動作途中でクリックをやめると、そのタイミングから減速停止します。

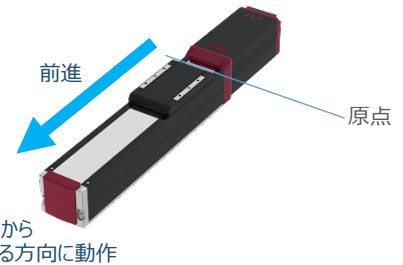
- ① エレシリンダーを前進させます。 “前進端” をクリックします。

“簡易データ設定画面”

位置設定

転送履歴	加速度 [%]	速度 [%]	減速度 [%]	サイクルタイム [s]
往路	保存設定値 30	100	30	0.524
	初期設定値	---	---	---
復路	保存設定値 30	100	30	0.524
	初期設定値	---	---	---

手動運転
現在位置 56.51[mm]



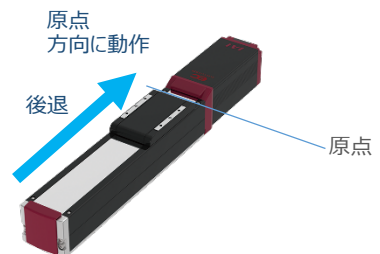
- ② エレシリンダーを後退させます。 “後退端” をクリックします。

“簡易データ設定画面”

位置設定

転送履歴	加速度 [%]	速度 [%]	減速度 [%]	サイクルタイム [s]
往路	保存設定値 30	100	30	0.524
	初期設定値	---	---	---
復路	保存設定値 30	100	30	0.524
	初期設定値	---	---	---

手動運転
現在位置 11.28[mm]




運転条件 (AVD) ・ 停止位置の設定・調整

エレシリンダーは、工場出荷時に停止位置・運転条件が予め設定されています。
簡単データ設定画面で、お使いいただく運転条件・停止位置を調整できます。



注意


- データーを設定・調整した後は、必ず転送してください（アイコン：）。
- 転送しないまま画面を切り替えますと、データーが元に戻ります。
また、転送していない場合、「手動運転」ボタンで動作させることができません。

1 搬送負荷設定

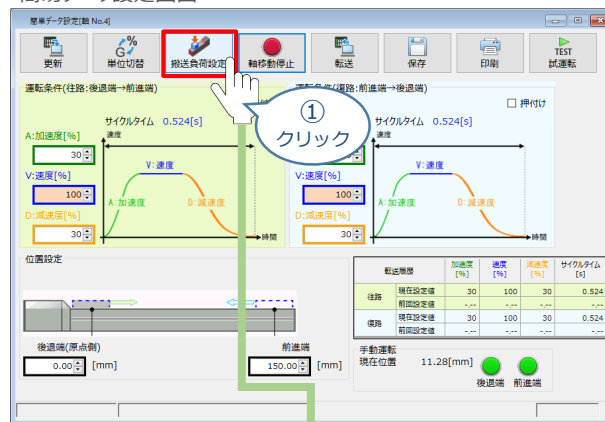


注意

エレシリンダーには、「最適速度・最適加減速度」を自動計算する機能があります。
「設置姿勢」と「搬送負荷」を設定してから、運転条件を設定・調整してください。

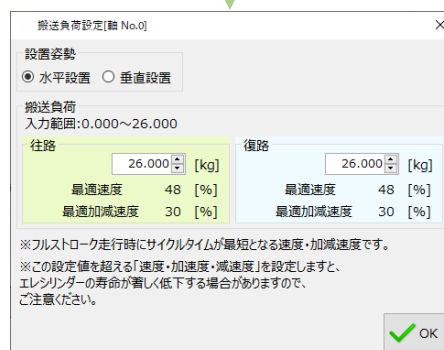
- ① “簡単データ設定画面” の  をクリックします。

“簡単データ設定画面”



- ② “搬送負荷設定”画面が表示されます。

“搬送負荷設定”画面



- ③ “設置姿勢” を選択します。

事例では、“水平設置” を選択します。

“搬送負荷設定” 画面

搬送負荷設定 [No.0]

設置姿勢
 水平設置 垂直設置

搬送負荷
 往路 26.000 [kg]
 復路 48 [%]

※フルストローク走行時にサイクルタイムが最短となる速度・加減速度です。
 ※この設定値を超える「速度・加減速度」を設定しますと、エレベーターの寿命が著しく低下する場合がありますので、ご注意ください。

OK

- ④ “往路”と“復路”の“搬送負荷”を設定します。

事例では、
往路：10kg
復路：4kg
を入力します。

“搬送負荷設定” 画面

搬送負荷設定 [No.0]

設置姿勢
 水平設置 垂直設置

搬送負荷
 入力範囲:0.000~26.000
 往路 10.000 [kg]
 復路 4.000 [kg]

※フルストローク走行時にサイクルタイムが最短となる速度・加減速度です。
 ※この設定値を超える「速度・加減速度」を設定しますと、エレベーターの寿命が著しく低下する場合がありますので、ご注意ください。

OK

Point !



設定された条件で、サイクルタイムが最短となる「最適速度」と「最適加減速度」が表示されます。

- ⑤ OK をクリックします。データの転送がはじまります。

“搬送負荷設定” 画面

搬送負荷設定 [No.0]

設置姿勢
 水平設置 垂直設置

搬送負荷
 入力範囲:0.000~26.000
 往路 10.000 [kg]
 復路 4.000 [kg]

最適速度 72 [%]
 最適加減速度 50 [%]

最適速度 77 [%]
 最適加減速度 100 [%]

※フルストローク走行時にサイクルタイムが最短となる速度・加減速度です。
 ※この設定値を超える「速度・加減速度」を設定しますと、エレベーターの寿命が著しく低下する場合がありますので、ご注意ください。

OK

- ⑥ 転送が完了すると以下“情報”画面が表示されます。 OK をクリックします。

“情報” 画面

情報

搬送負荷の設定が完了しました。

OK

2 運転条件の設定・調整

運転条件（AVD）は、以下の手順で設定・調整できます。

Point!

AVDとは…

AVD

A: ADVeleration (加
速度)

V: Velocity (速度)

D: Deceleration (減速度)

- ① “運転条件（往路：後退端→前進端）”の A:加速度[%]・V:速度[%]・D:減速度[%]をそれぞれ入力（入力後は「Enter」キーを押下）します。

“簡易データ設定画面”

事例では、

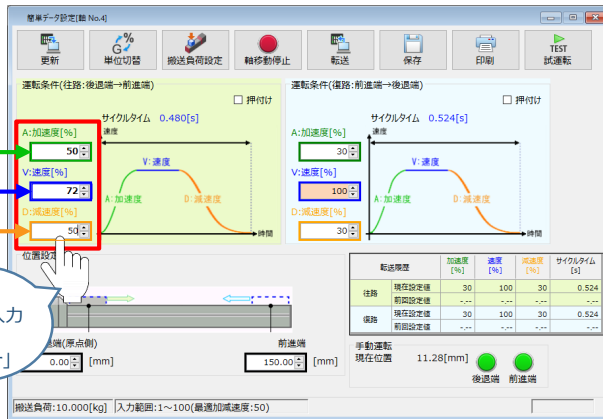
A:加速度[%] : 50

V:速度[%] : 72

D:減速度[%] : 50

を入力します。

①
各値を入力
+
「Enter」



- ② “運転条件（復路：前進端→後退端）”の A:加速度[%]・V:速度[%]・D:減速度[%]をそれぞれ入力（入力後は「Enter」キーを押下）します。

“簡易データ設定画面”

事例では、

A:加速度[%] : 100

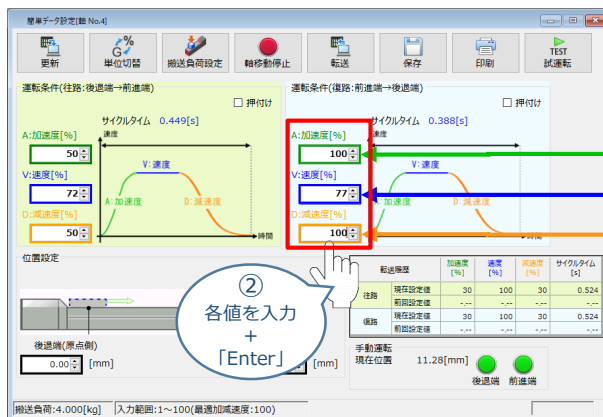
V:速度[%] : 77

D:減速度[%] : 100

を入力します。

②

各値を入力
+
「Enter」



3 停止位置の設定・調整入力

- ① 後退端（原点側）の数値欄をクリックし、設定する位置を入力（入力後は「Enter」キーを押下）します。

“簡易データ設定画面”

事例では、後退端（原点側）：10.00を入力します。

The screenshot shows the 'Simple Data Setting Screen' with the following details:

- Transport conditions: Retreat end to advance end (left panel), Advance end to retreat end (right panel).
- Acceleration/Deceleration curves for both directions.
- Position setting section with a diagram of the transport mechanism.
- Retreat end (origin side) input field: 10.00 [mm]
- Advance end input field: 150.00 [mm]
- Hand operation status: 11.28 [mm], Retreat end (green), Advance end (green).
- Table of transport conditions:

輸送機器	加速度 [%]	減速 [%]	減速率 [%]	サイクルタイム [s]	
往路	現在設定値	30	100	30	0.524
	前期設定値	---	---	---	---
復路	現在設定値	30	100	30	0.524
	前期設定値	---	---	---	---

① 入力 + 「Enter」

- ② 前進端の数値欄をクリックし、設定する位置を入力（入力後は「Enter」キーを押下）します。

“簡易データ設定画面”

事例では、前進端：140.00を入力します。

The screenshot shows the 'Simple Data Setting Screen' with the following details:

- Transport conditions: Retreat end to advance end (left panel), Advance end to retreat end (right panel).
- Acceleration/Deceleration curves for both directions.
- Position setting section with a diagram of the transport mechanism.
- Retreat end (origin side) input field: 10.00 [mm]
- Advance end input field: 140.00 [mm]
- Hand operation status: 11.28 [mm], Retreat end (green), Advance end (green).
- Table of transport conditions:

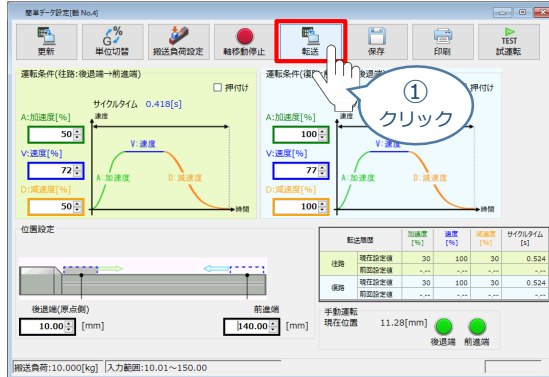
輸送機器	加速度 [%]	減速 [%]	減速率 [%]	サイクルタイム [s]	
往路	現在設定値	30	100	30	0.524
	前期設定値	---	---	---	---
復路	現在設定値	30	100	30	0.524
	前期設定値	---	---	---	---

② 入力 + 「Enter」

4 設定・調整したデータの転送

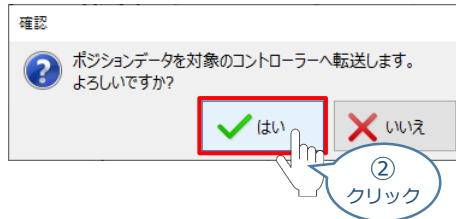
- ①  をクリックします。

“簡易データ設定画面”



- ②  はい をクリックします。

“確認”画面



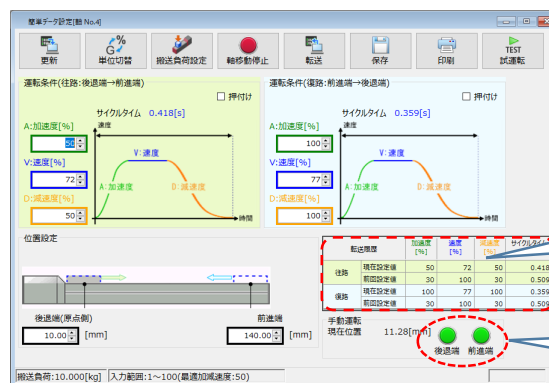
- ③  OK をクリックします。

“情報”画面



- ④ 転送が完了すると、“手動運転”欄の前進端/後退端ボタンがアクティブになり、転送履歴が更新されます。

“簡易データ設定画面”



転送履歴が更新されます。

ボタンがアクティブ状態に

参考

押付け動作の設定・調整

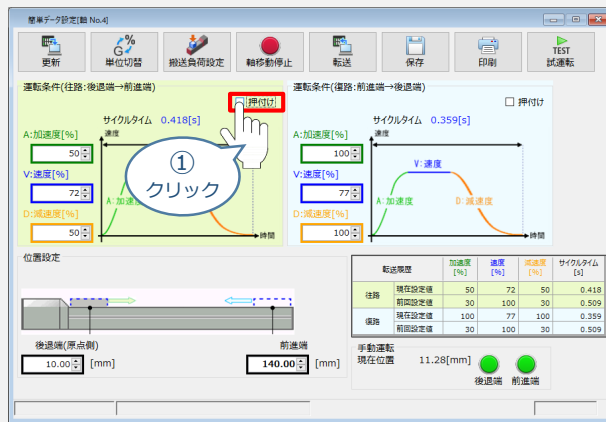
押付け動作を行う場合、以下の手順で設定を行います。



- N単位で表示される押付け力は、目安値です。
詳細は、各エレシリンダーの取扱説明書またはカタログを参照してください。
- 押付け速度の設定値が低い場合、押付け力が不安定になり正しく動作できない恐れがあります。
押付け速度は機種により異なります。詳細は、各エレシリンダーの取扱説明書またはカタログを参照してください。

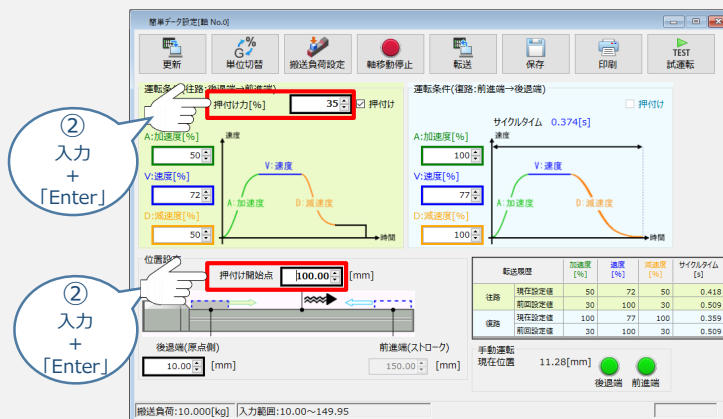
- ① “押付け” のチェックボックスをクリックし、押付け動作用の画面に切り替えます。

“簡易データ設定” 画面



- ② “押付け力” と “押付け開始点” へ任意の数値を入力します。

“簡易データ設定” 画面



- ③ データを転送します。

補足

試運転動作時の速度について

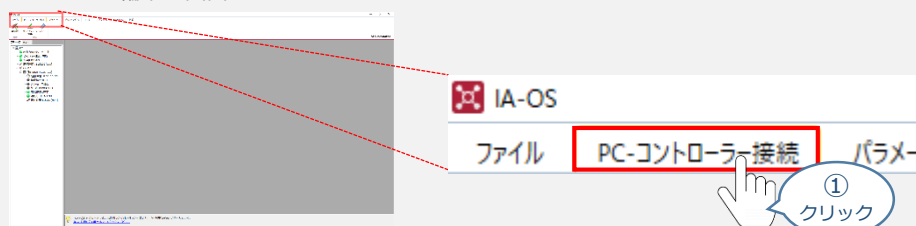
試運転を行う場合には、ステータスバーにある“セーフティー速度”機能の 有効 / 無効をご確認ください。

セーフティー速度機能が有効になっている場合は、速度に制限がかかってしまう為、ポジションデータに設定された速度どおりに動作しない可能性があります。

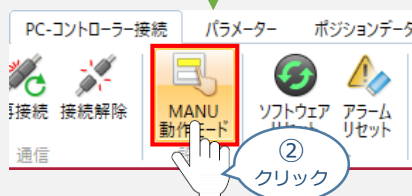
ポジションデータに設定された速度で試運転を行いたい場合は、以下の手順でセーフティー速度機能を無効化します。

- 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

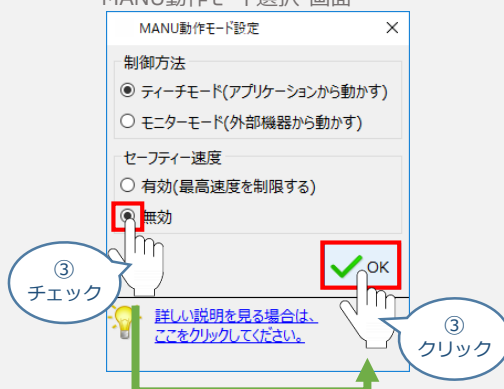


- ②  をクリックします。



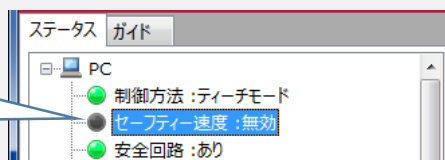
- ③ “MANU動作モード選択”画面が表示されます。
“セーフティー速度”の **無効** にチェックを入れ、 **OK** をクリックします。

“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。



改版履歴

- 2018.4** 1A 初版発行
- 2018.5** 1B ● 軽微な誤記修正（全般）
- 2019.1** 2A ● パソコン専用ティーチングソフト IA-OS による操作手順に変更
- 2020.5** 3A ● 表紙に目次記載
● RCON-SC-1, RCON-EC-4の接続を追加（全般）
● STEP1-3 CC-Link配線方法の詳細を追加
● STEP3-1 エレシリンダーの運転方法を追加
- 2021.6** 3B ● 軽微な誤記修正・用語統一（全般）
- 2022.2** 4A ● STEP1-2 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のクランプフィルターを削除
● STEP2-1 インストールツールのデザイン変更に伴い画面データを変更
● STEP2-2 RCONゲートウェイ特殊パラメーター “MON”信号 についての注記追加
● STEP2-3 EDSファイルのダウンロード方法更新（ホームページリニューアルによる）
- 2023.1** 4B ● STEP1-1 システムI/Oコネクタへの配線 ②に補足を追加
- 2023.4** 4C ● 誤記修正（ケーブル型式）
- 2024.2** 4D ● 軽微な誤記修正（全般）
● STEP2-1、STEP3-1
IA-OS立上げ手順削除
● STEP3-1 停止信号についての注意書きを追加



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
三河営業所	〒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
豊田支店		
営業1課	〒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
営業2課	〒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
営業3課	〒446-0058 愛知県安城市三河安城南町1-15-8 サンテラス三河安城 4F	TEL 0566-71-1888 FAX 0566-71-1877
盛岡営業所		
秋田出張所	〒020-0062 岩手県盛岡市長田町6-7クリエ21ビル7F	TEL 019-623-9700 FAX 019-623-9701
仙台営業所	〒018-0402 秋田県にかほ市平沢字行比森2-4	TEL 0184-37-3011 FAX 0184-37-3012
新潟営業所	〒980-0011 宮城県仙台市青葉区上杉1-6-6イースタンビル 7F	TEL 022-723-2031 FAX 022-723-2032
宇都宮営業所	〒940-0082 新潟県長岡市千歳3-5-17 センザビル2F	TEL 0258-31-8320 FAX 0258-31-8321
熊谷営業所	〒321-0953 栃木県宇都宮市東宿郷5-1-16ルーセントビル3F	TEL 028-614-3651 FAX 028-614-3653
茨城営業所	〒360-0847 埼玉県熊谷市籠原南1-312あかりビル 5F	TEL 048-530-6555 FAX 048-530-6556
多摩営業所	〒300-1207 茨城県牛久市ひたち野東5-3-2 ひたち野うしく池田ビル 2F	TEL 029-830-8312 FAX 029-830-8313
甲府営業所	〒190-0023 東京都立川市柴崎町3-14-2 BOSENビル 2F	TEL 042-522-9881 FAX 042-522-9882
厚木営業所	〒400-0031 山梨県甲府市丸の内2-12-1ミサトビル 3F	TEL 055-230-2626 FAX 055-230-2636
長野営業所	〒243-0014 神奈川県厚木市旭町1-10-6ジャンロック石井ビル 3F	TEL 046-226-7131 FAX 046-226-7133
静岡営業所	〒390-0852 長野県松本市島立943 ハーモネートビル401	TEL 0263-40-3710 FAX 0263-40-3715
浜松営業所	〒424-0103 静岡県静岡市清水区尾羽577-1	TEL 054-364-6293 FAX 054-364-2589
金沢営業所	〒430-0936 静岡県浜松市中区大工町125 シャンソニール浜松7F	TEL 053-459-1780 FAX 053-458-1318
滋賀営業所	〒920-0024 石川県金沢市西念1-1-7 金沢けやき大通りビル2F	TEL 076-234-3116 FAX 076-234-3107
京都営業所	〒524-0033 滋賀県守山市浮気町300-21第2小島ビル2F	TEL 077-514-2777 FAX 077-514-2778
兵庫営業所	〒612-8418 京都府京都市伏見区竹田向代町559番地	TEL 075-693-8211 FAX 075-693-8233
岡山営業所	〒673-0898 兵庫県明石市樽屋町8-34 第5池内ビル8F	TEL 078-913-6333 FAX 078-913-6339
広島営業所	〒700-0973 岡山県岡山市北区下中野311-114 OMOTO-ROOT BLD.101	TEL 086-805-2611 FAX 086-244-6767
徳島営業所	〒730-0051 広島県広島市中区大手町3-1-9 広島鯉城通りビル 5F	TEL 082-544-1750 FAX 082-544-1751
松山営業所	〒770-0905 徳島県徳島市東大工町1-9-1 徳島ファーストビル5F-B	TEL 088-624-8061 FAX 088-624-8062
福岡営業所	〒790-0905 愛媛県松山市樟味4-9-22フォレスト 21 1F	TEL 089-986-8562 FAX 089-986-8563
大分営業所	〒812-0013 福岡県福岡市博多区博多駅東3-13-21エビルWING 7F	TEL 092-415-4466 FAX 092-415-4467
熊本営業所	〒870-0823 大分県大分市東大道1-11-1タンネンバウム III 2F	TEL 097-543-7745 FAX 097-543-7746
	〒862-0910 熊本県熊本市東区健軍本町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 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