

SCON-CA/CB/CGB/LC/LCG/  
CAL/CGAL/CFB/CGFB コントローラー

# クイックスタートガイド

**DeviceNet™** 仕様

第2版



SCON-CA/CB/CGB/LC/  
LCG/CFB/CGFB



SCON-  
CAL/CGAL

STEP  
1

## 配線する

p 6

- 1. コントローラーの配線 p 7
- 2. アクチュエーターの配線 p12
- 3. DeviceNet の配線 p14

STEP  
2

## 初期設定をする

p16

- 1. IA-OSの設定 p17
- 2. コントローラーの設定 p23
- 3. PLCのDeviceNet設定 p32
- 4. DeviceNet通信状態確認 p67

STEP  
3

## 動作させる (アクチュエーター基本動作)

p71

- 1. IA-OSから動作させる p72
- 2. PLCから動作させる p84

## はじめに

本書は、DeviceNet 仕様の下記コントローラー立上げ作業を、より早く・簡単に行うために作られた資料です。  
取扱いの詳細内容に関しては、別途弊社コントローラーの取扱説明書を参照してください。

【本書対応のコントローラー】

SCON-CA/CB/CGB/LC/LCG/CAL/CGAL/CFB/CGFB コントローラー

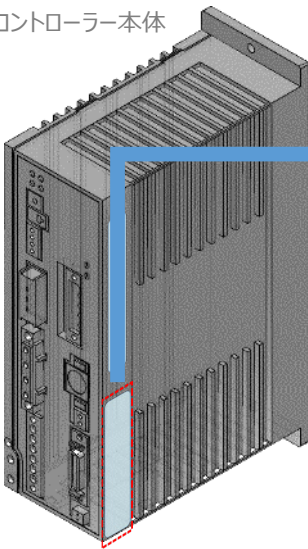


本書では、DeviceNet仕様のコントローラーSCONシリーズに共通した内容に関して、  
RCS4シリーズアクチュエーター＋SCON-CB（100W仕様）の外観図・写真を用いて説明します。  
また、ツール操作は、IA-OS、パソコンOS環境はWindows10を用いて説明します。

## SCONがDeviceNet仕様であるか確認

コントローラー本体右側面部分に貼付けられた製番シール“Model” 部分にコントローラー型式が  
記載されています。この項目★部の記載内容（I/O種類を表示）が“DV”（DeviceNet仕様）  
であるか確認してください。

コントローラー本体



製番シール

|            |                    |
|------------|--------------------|
| MODEL      | SCON-100WAI-DV-0-2 |
| SERIAL No. | *****              |
| INPUT      |                    |
| OUTPUT     |                    |

“DV”（DeviceNet仕様）であるか確認



# 1 必要な機器の確認（1）

以下の機器を用意してください。

## ● DeviceNet仕様

SCONコントローラ（型式例：SCON-CA/CB/CGB/LC/LCG/CAL/CGAL） 数量1



### ● 電源コネクタ 数量1

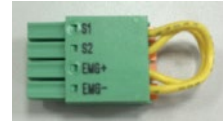
型式：MSTB2.5/6-STF-5.08



※コントローラに付属

### ● システム I/O コネクタ 数量1

型式：FMC1.5/4-ST-3.5



※コントローラに付属

### ● ブレーキ電源コネクタ 数量1 型式：MC1.5/2-ST-3.5



※コントローラに付属

### ● 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-STF-5.08AU M



※コントローラに付属

### ● ダミープラグ 数量1 型式：DP-5



※ SCON-CGB/CGAL/LCG に付属

### ● アブソリュートバッテリー 数量1 型式：AB-5



※アブソリュート仕様の場合コントローラに付属



## 2 必要な機器の確認 (2)

以下の機器を用意してください。

アクチュエーター (型式例: RCS4-SA7C-\*\*) 数量1



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



※アクチュエーターに付属

### その他周辺機器

#### お客様準備品

- 24V電源 数量1  
☆ 推奨品型式: PSA-24\*



※ブレーキ付アクチュエーター接続時に必要  
※市販の24V電源でも可

- ノイズフィルター 数量1  
☆ 推奨品: NF2010A-UP(双信電機)  
: NAC-10-472(COSEL)



- クランプフィルター 数量3  
☆ 推奨品: ZCAT 3035-1330(TDK)



※必要に応じて設置

- サーキットブレーカー 数量1  
● 漏電ブレーカー 数量1

※コントローラーの電源容量は接続する  
アクチュエーター型式により異なります。  
仕様に適合したサーキットブレーカー  
および漏電ブレーカーを選定ください。

☆の推奨品については、弊社からも購入可能です。

#### コントローラー設定用ツール

- ティーチングボックス  
型式: TB-03\*



- パソコン専用ティーチングソフト  
型式: IA-OS



※ティーチングボックスとパソコン対応ソフトは  
どちらか一方の用意が必要です。

# 3 接続図

オムロン製PLCソフトウェア  
CX-Integrator／Sysmac Studio



PLCのDeviceNet設定 → p32  
PLCから動作させる → p84

DeviceNetの配線 → p14  
DeviceNet通信状態確認 → p67

コントローラーの配線 → p7

停止/非常停止スイッチ

アブソリュートバッテリー  
(AB-5)

DC24V電源

コントローラー  
(SCON)

パソコン

パソコン専用ティーチングソフト  
IA-OS

IA-OSの設定 → p17  
コントローラーの設定 → p23  
IA-OSから  
(アクチュエーターを) 動作させる → p72

アクチュエーターの配線 → p12

アクチュエーター

## STEP 1

## 配線する

- |                 |     |
|-----------------|-----|
| 1. コントローラーの配線   | p7  |
| 2. アクチュエーターの配線  | p12 |
| 3. DeviceNetの配線 | p14 |

# 1 コントローラーの配線

用意する物

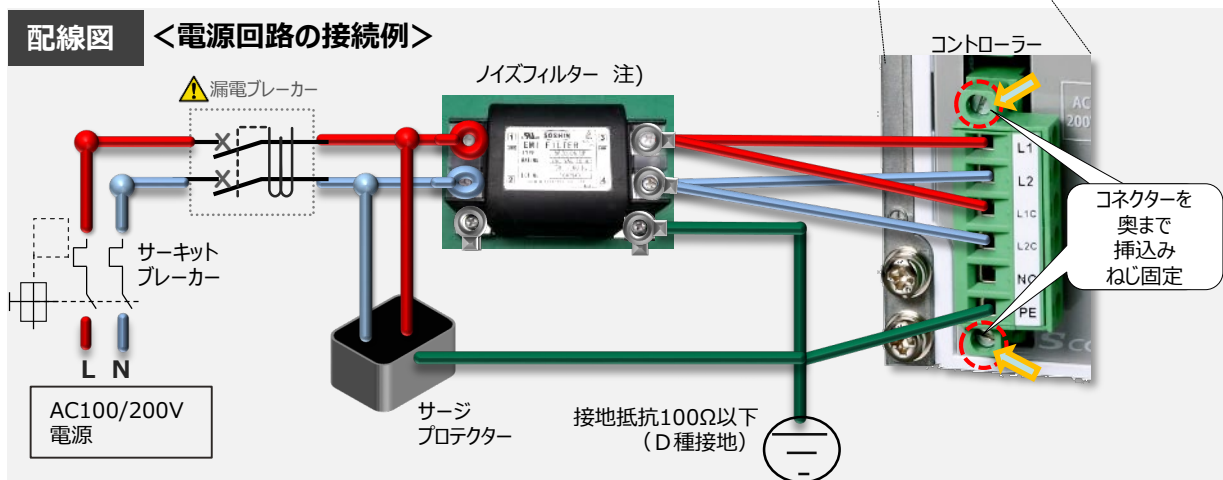
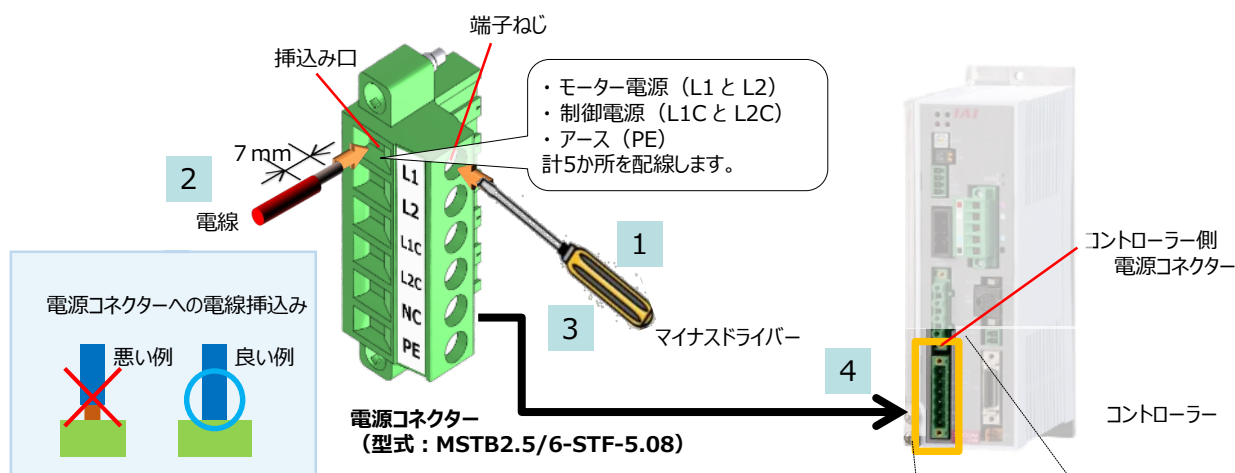
コントローラー／電源コネクタ／電線

## 電源コネクタの配線

電源コネクタに配線します。

配線図を見ながら、1 ～ 4 の配線をしてください。

- 1 電源コネクタの“L1”の端子ねじをマイナスドライバーで緩めて挿入口を開きます。
- 2 適合電線（次頁表を参照）の配線を 7mm程ストリップし、電線を挿入口に挿入します。
- 3 マイナスドライバーで電源コネクタ “L1” の端子ねじを締め、挿入口を閉じます。  
※手で軽く引張り、抜けない事を確認してください。（締付トルク0.5～0.6N・m）
- 4 同様の手順で下の配線図のように、“L2”、“L1C”、“L2C”、“PE”すべての配線を施した後、電源コネクタをコントローラー側電源コネクタに挿込み、ねじを締めて固定してください。



注意

ノイズフィルターは必ず設置してください。

取付けない場合、ノイズによりエラーや誤動作が発生する場合があります。

また、複数台のコントローラーを使用する場合でもノイズフィルターは、SCON 1台 に対して1個接続をしてください。



## 電源コネクタ用電線の線径

電源コネクタに配線する電線は下記適合電線を使用してください。



| 信号名 | 内 容        | 適合電線の線径                     |
|-----|------------|-----------------------------|
| L1  | モーター電源AC入力 | 2mm <sup>2</sup> (AWG14)    |
| L2  | モーター電源AC入力 |                             |
| L1C | 制御電源AC入力   | 0.75mm <sup>2</sup> (AWG18) |
| L2C | 制御電源AC入力   |                             |
| NC  | 未接続        |                             |
| PE  | 保護接地線      | 2mm <sup>2</sup> (AWG14)    |



コントローラ型式と接続するアクチュエータ型式により、コントローラの消費電流は異なります。詳細は“消費電流”で用語検索（PCソフト/ホームページ）してください。



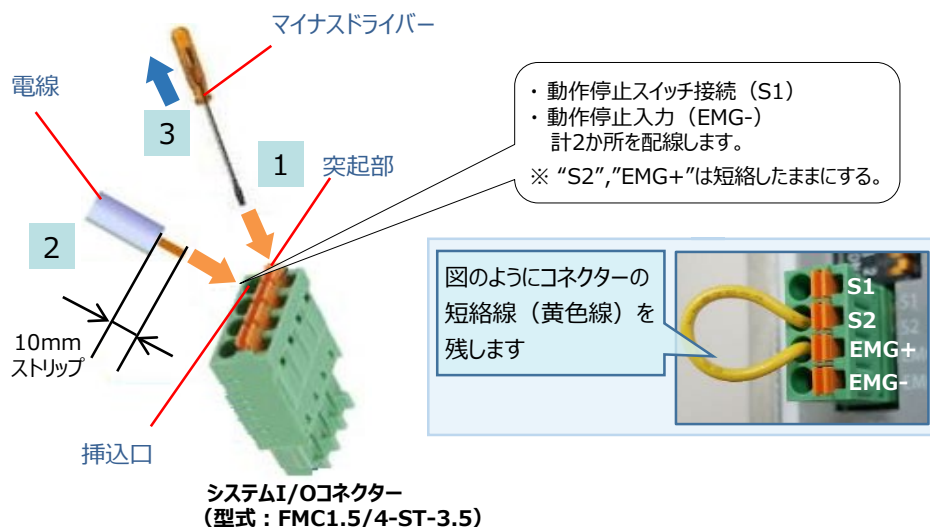
注意

使用する電流量よりも許容電流の大きな電線径を使用してください。  
適合電線径よりも細い電線を使用した場合、その許容電流以上の電流を流すと異常発熱します。  
その結果、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。

## システムI/Oコネクタの配線

システムI/Oコネクタの配線をします。配線は、付属のシステムI/Oコネクタに配線します。

- 1 マイナスドライバーで“S1”端子の突起部を押込み、挿入口を開口します。
- 2 納品時に配線されている配線を抜き、下表の適合電線径を満たす電線を10mm ストリップし、開口部に挿入します。
- 3 マイナスドライバーを突起部分から放します。挿入口が閉じて配線を固定します。手で軽く引張り、抜けないことを確認してください。



注意

使用する電流量よりも許容電流の大きな電線径を使用してください。  
適合電線径よりも細い電線を使用した場合、その許容電流以上の電流を流すと異常発熱します。  
その結果、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。

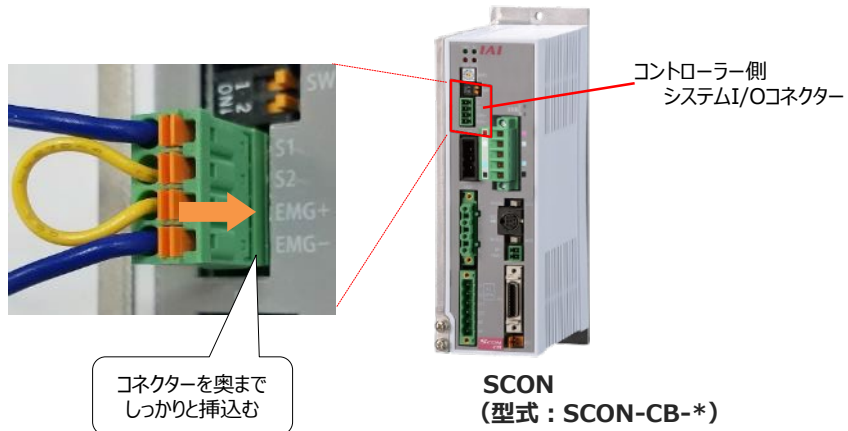
| 信号名  | 内 容        | 適合電線の線径                            |
|------|------------|------------------------------------|
| S1   | 動作停止スイッチ接続 | 1.25～0.5mm <sup>2</sup> (AWG16～20) |
| S2   | 動作停止スイッチ接続 |                                    |
| EMG+ | 動作停止専用電源出力 |                                    |
| EMG- | 動作停止入力     |                                    |

※コントローラ出荷時は、“S1”端子と“EMG-”端子、“S2”端子と“EMG+”端子がそれぞれ短絡されています。

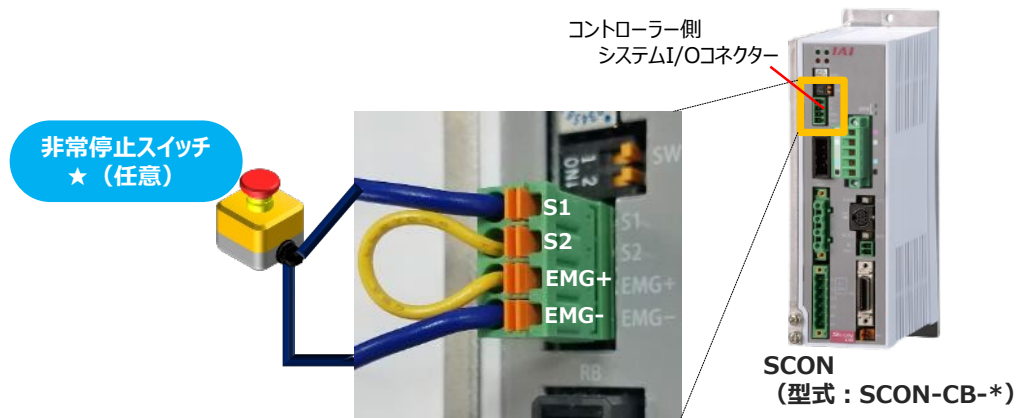


システムI/Oコネクタ  
(出荷時)

- 4 コントローラーのシステムI/O部に、システムI/O配線コネクタを挿入します。



- 5 下図のように非常停止スイッチ（任意）を取付けます。



システムI/Oコネクタの配線図など詳細については、SCON取扱説明書（MJ0340）の  
〔第2章 2.1.3 配線〔3〕アクチュエーター非常停止回路（システムI/Oコネクタ）〕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

コントローラー／アクチュエーター／モーターケーブル／  
エンコーダーケーブル

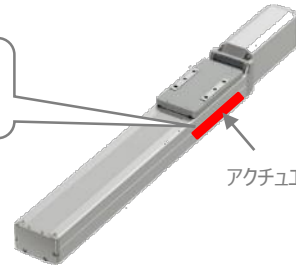
### アクチュエーター型式とコントローラー型式の確認

アクチュエーターを接続する前に、コントローラーとアクチュエーターの組み合わせが一致しているかどうか必ず確認してください。

接続可能なアクチュエーター型式は、コントローラー左側面の製番シールに記載されています。

アクチュエーター製番シール内“MODEL”記載の型式

MODEL: RCS4-SA7C-WA-200-16-300-T2-M-B  
S/N: A80000000 DATE: 31/01/2018  
MADE IN JAPAN IAI Corporation CE

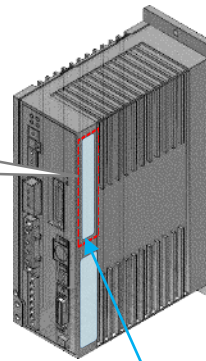


アクチュエーター側面

一致

コントローラー側 “Actuator” 型式シール

Actuator Type :  
RCS4-SA7C-WA-200-16-300-T2-M-B



コントローラー側面

## モーター・エンコーダーケーブルの配線

モーターケーブルとエンコーダーケーブルを使用して、アクチュエーターとコントローラーを接続します。

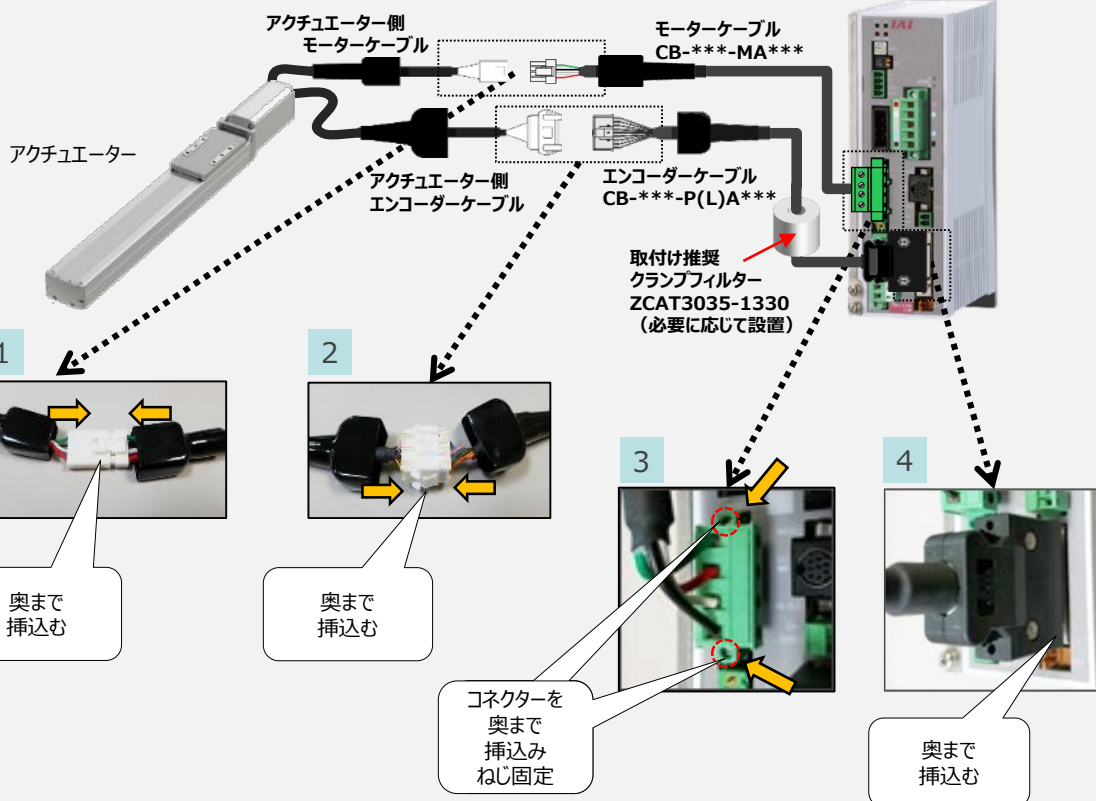
以下の接続図を見ながら、1 ～ 4 の配線をしてください。

- 1 モーターケーブルの白いコネクタ（4Pin）を、アクチュエーター側のモーターコネクタ（4Pin）に挿入します。
- 2 エンコーダーケーブルの白いコネクタ（18Pin）を、アクチュエーター側のエンコーダーコネクタ（18Pin）に挿入します。カチッと音がするまで挿入してください。
- 3 モーターケーブルの緑のコネクタを、コントローラー側のモーター電源コネクタに挿込み、ねじを締めて固定してください。
- 4 エンコーダーケーブルの黒いコネクタを、コントローラー側エンコーダーコネクタに挿入します。

### 接続例

#### <モーターケーブル、エンコーダーケーブルの接続>

コントローラー



# 3 DeviceNetの配線

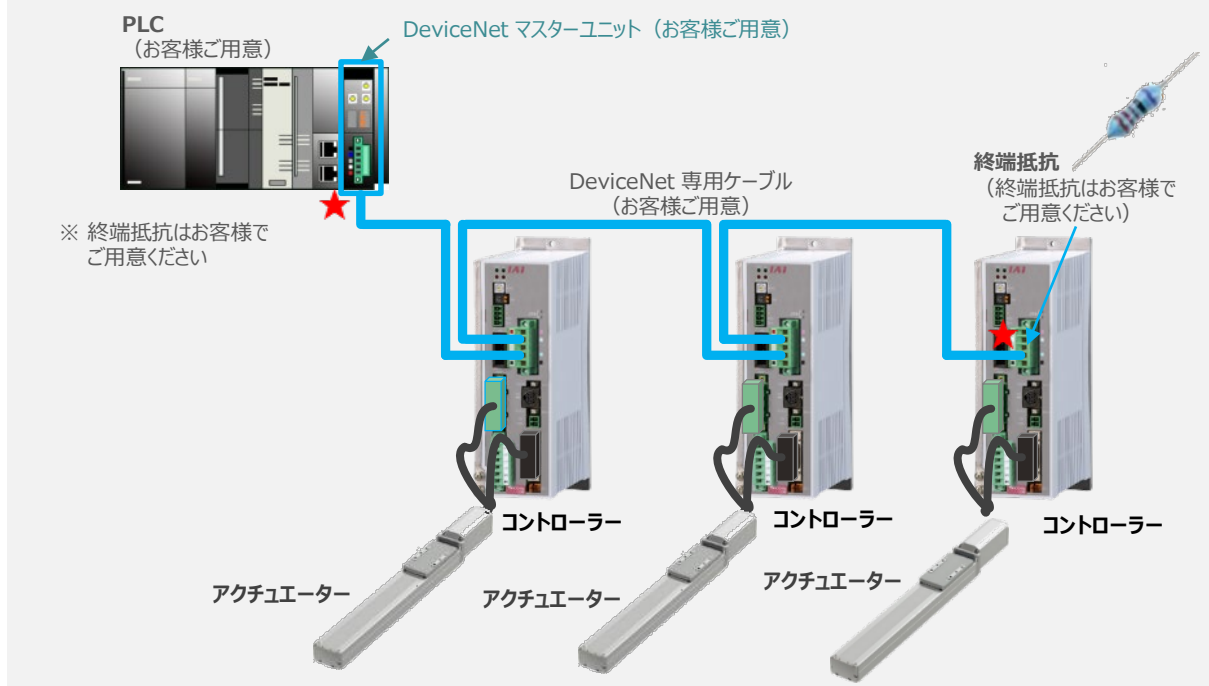
用意する物

コントローラ／PLC／DeviceNetケーブル

本書ではオムロン社製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 SCON 3台の接続



注意

コントローラが、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コネクター（白(CAN H) - 青(CAN L) 間）に終端抵抗を取付けてください。

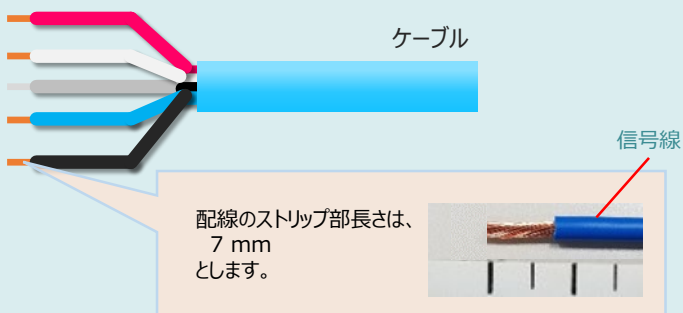
## DeviceNet専用ケーブル、接続コネクタ配線方法

- ① DeviceNet専用ケーブルのシースを除去します。



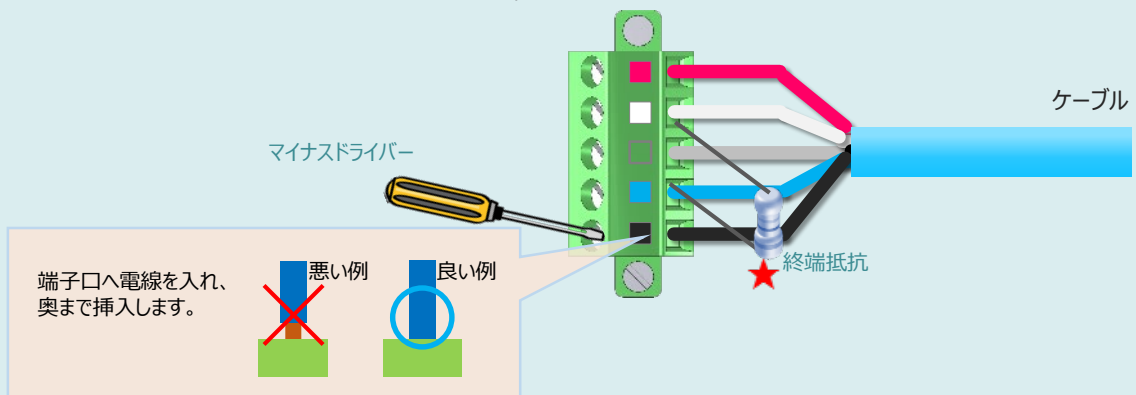
- ② DeviceNet 専用ケーブル各線のシースを除去します。

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



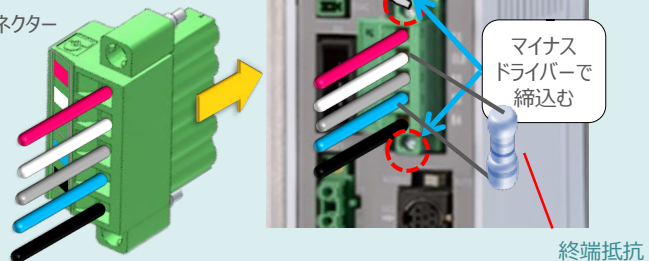
- ③ むいた配線部は下図のようにコネクタ奥まで挿入し、マイナスドライバーで締めます。

接続コネクタ  
(SMSTB2.5/5-STF-5.08 AU) コントローラに付属



- ④ コネクタをコントローラ本体の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。

接続コネクタ



#### 終端抵抗について

終端抵抗が必要な場合は、お手数ですがお客様でご用意をお願いします。なお、抵抗値は"121Ω"です。

## STEP 2

## 初期設定をする

- |                     |     |
|---------------------|-----|
| 1. IA-OSの設定         | p17 |
| 2. コントローラーの設定       | p23 |
| 3. PLCのDeviceNet設定  | p32 |
| 4. DeviceNet 通信状態確認 | p67 |

# 1 IA-OSの設定

用意するもの

コントローラー／パソコン／  
IA-OS-CDROM／USBケーブル

## IA-OSのインストール

動作環境（パソコンOS）はWindows11 で説明します。

**注意**

インストーラーが立上ると、以下のソフトを順次インストールしていきます。

1. NET Framework ※ Windows10 以降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. 機能安全ユニット 設定ツール
5. USBドライバー（変換器タイプ） ※ インストール済みの場合スキップ
6. USBドライバー（直接接続タイプ） ※ Windows10 以降ではインストール不要のためスキップ
7. IA-OS

なお、インストール作業は 1～7 を実施してください。

## 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](http://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](http://www.iai-robot.co.jp/download/pcsoft/index.html)



## コントローラーと IA-OSの通信接続作業

### 1 コントローラー通信ケーブルの接続

コントローラーと接続する際は、以下のケーブルおよび変換アダプター（付属品）が必要になります。



注意



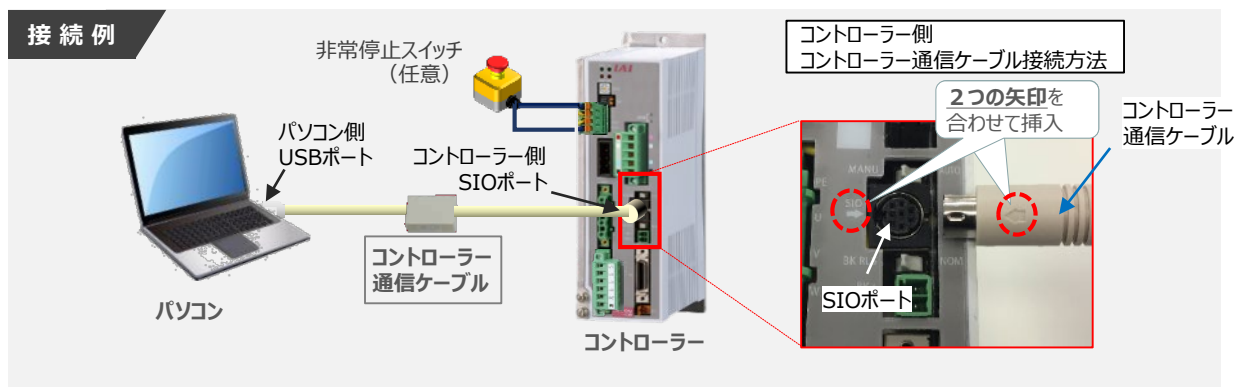
※ パソコン専用ティーチングソフト RCM-101-USBを接続する際にお使いのケーブルと同じです。

① 下図のように、3つの部品を接続します。



以後、本ケーブルを“コントローラー通信ケーブル”と呼びます。

② コントローラー通信ケーブルを下記接続図のように接続します。



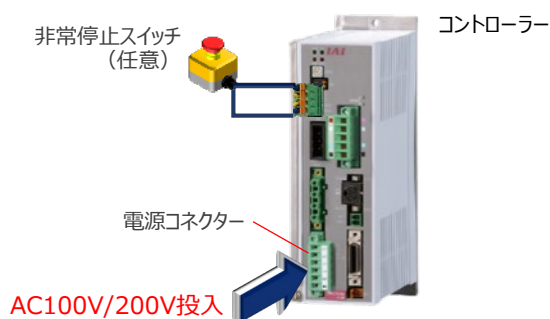
注意

コントローラー“SIO”ポートにコントローラー通信ケーブルを接続する際は、上記赤枠内のとおり2つの矢印を合わせて、挿入してください。

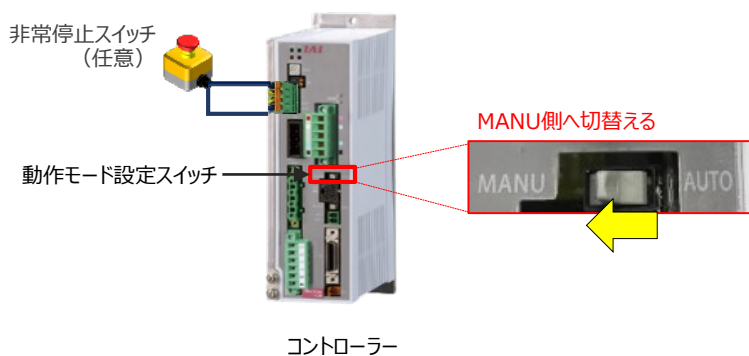
矢印が合っていない状態で挿入むと、コネクタを破損させる原因になります。

## 2 コントローラー電源投入

コントローラー通信ケーブル接続後、コントローラー電源コネクター部にコントローラーの電源電圧に合わせてAC100VもしくはAC200V電源を投入します。



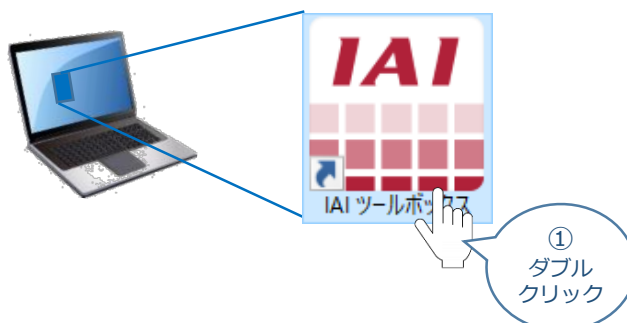
## 3 コントローラー前面パネルの動作モード設定スイッチを“MANU”側に切替えます。



## 4 IA-OSの起動

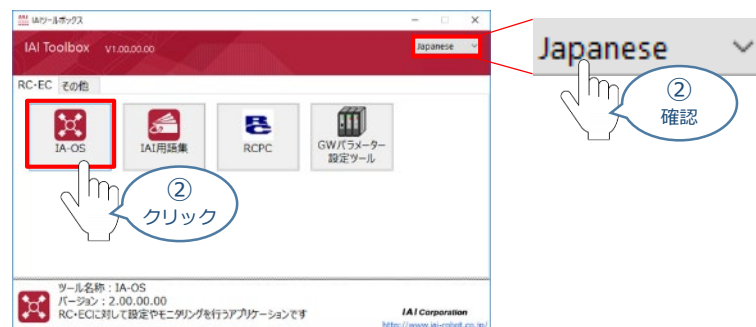
- ① “IA-OS”を起動するにはまず、“IAI ツールボックス”を立上げます。

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。



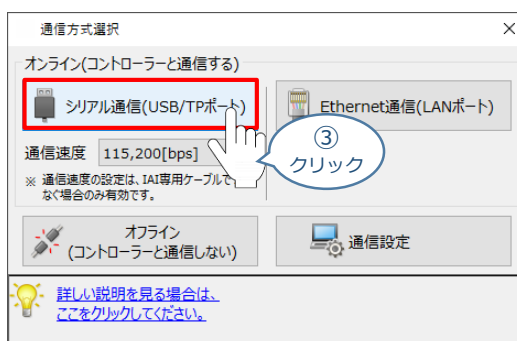
- ② IAI ツールボックス 画面が立上がります。画面右上の言語表示が “Japanese” であることを確認し、IAI ツールボックス 画面の “IA-OS”のアイコンをクリックします。

IAI ツールボックス 画面



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

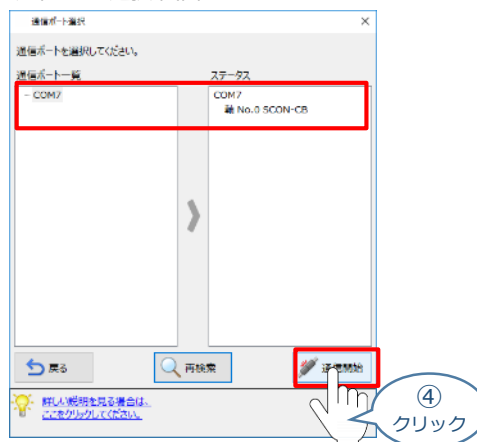
通信方式選択 画面



- ④ 通信ポート選択 画面 が表示されます。

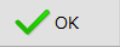
通信ポート選択画面に接続するコントローラーの型式が表示されたら 通信開始 をクリックします。

通信ポート選択 画面



注意

通信ポート選択画面にコントローラー型式が表示されない場合は、通信ができていない状態です。その場合は、コントローラーに接続している通信ケーブルの挿入具合や断線していないかを確認してください。

- ⑤ 通信確立画面が表示されます。  をクリックします。

通信確立 画面

| 通信確立    |           |           | 接続成功 1件 (情報不一致 0件)                                                                |            |                                     | 接続失敗 0件 |  |  |
|---------|-----------|-----------|-----------------------------------------------------------------------------------|------------|-------------------------------------|---------|--|--|
| 通信ポート名称 | コントローラー番号 | コントローラー名称 | 結果                                                                                | メッセージ      | 通信対象                                |         |  |  |
| COM11   | 軸 No.0    | SCON-CB   |  | 接続に成功しました。 | <input checked="" type="checkbox"/> |         |  |  |


[詳しい説明を見る場合は、ここをクリックしてください。](#)

通信確立画面には④で選択したCOM No.に接続しているコントローラーが表示されます

- ⑥ 警告画面が表示されます。  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ーを操作することができます。  
お手元にアクチュエーター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ーの動作は、安全回路が用意されている場合のみ可能です。

- ⑦ MANU動作モード選択画面が表示されます。  
動作モードの設定をし、  OK をクリックします。

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

MANU動作モード設定 画面

MANU動作モード設定

制御方法

☒ ティーチモード(アプリケーションから動かす)  
☐ セーフティーモード(外部機器から動かす)

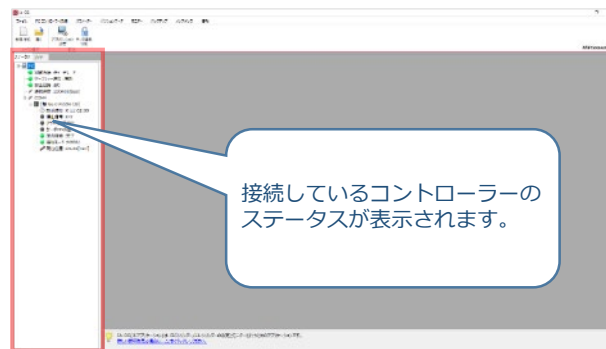
セーフティー速度

☒ 有効(最高速度を制限する)  
☐ 無効


[詳しい説明を見る場合は、ここをクリックしてください。](#)

## ⑧ IA-OS メイン画面 が開きます。

IA-OS メイン画面



IA-OS メイン画面のステータス欄に何も表示されない場合は、通信ができていない状態です。その場合は、コントローラーに接続している通信ケーブルの挿入具合や断線していないかを確認してください。

## 2 コントローラーの設定

### 用意するもの

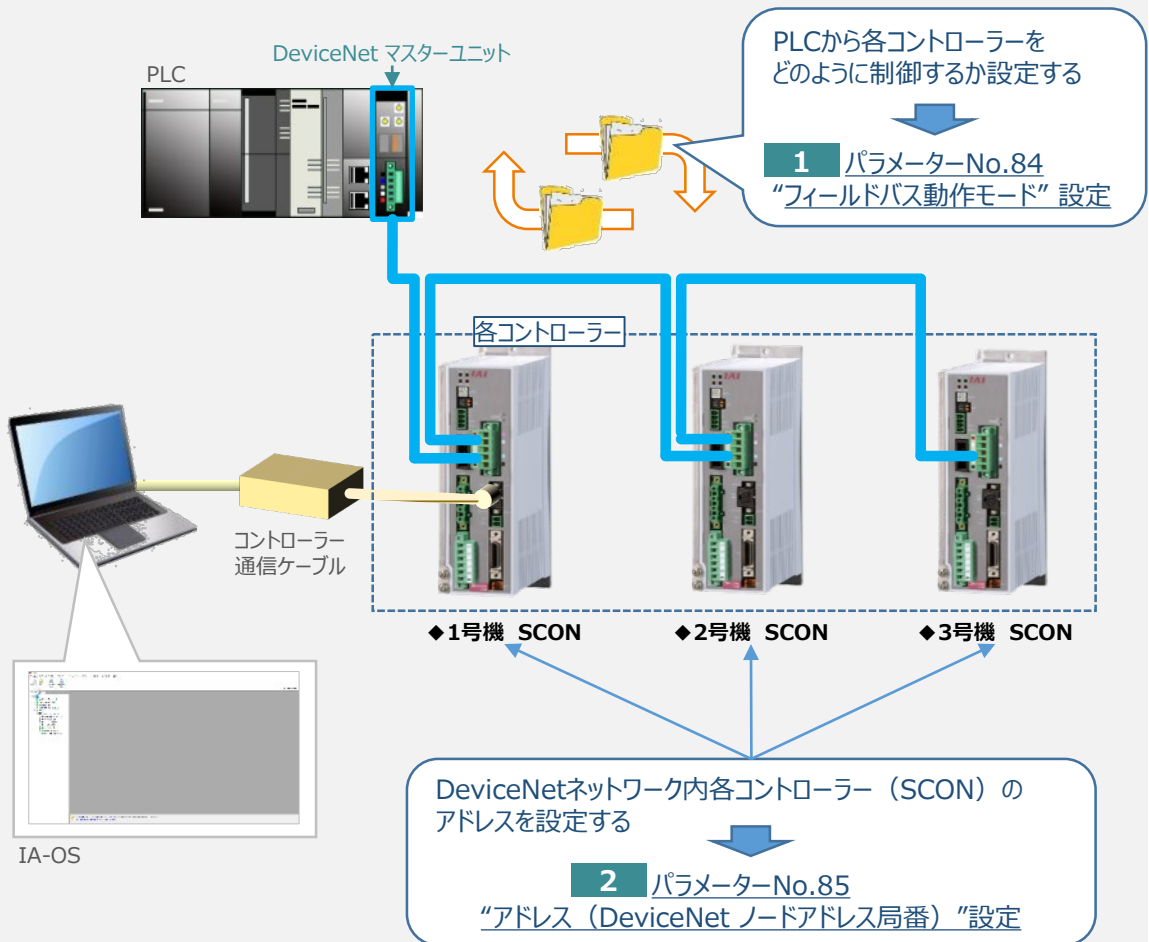
コントローラー／パソコン（IA-OSインストール済）／  
コントローラー通信ケーブル

IA-OSを用いて、コントローラー（下記接続例ではSCON-CB1号機～3号機）側の設定を行います。

各コントローラー側で設定する項目は以下 **1** ～ **2** の2項目です。

### 接続例

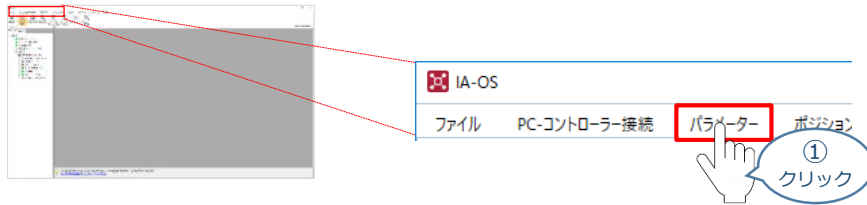
### コントローラーとIA-OSの接続



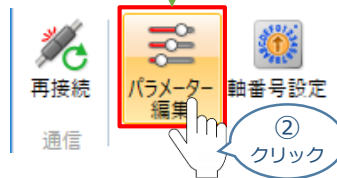
## パラメーターの設定

- ① IA-OS メイン画面にあるメニューバーの **パラメーター** をクリックします。

IA-OS メイン画面

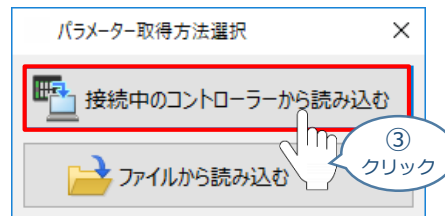


- ② **パラメーター編集** をクリックします。



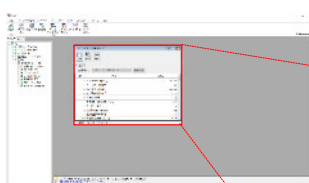
- ③ パラメーター取得方法選択 画面が表示されます。 **接続中のコントローラーから読み込む** をクリックします。

パラメーター取得方法選択画面



- ④ IA-OS メイン画面に ユーザーパラメーター編集 画面が表示されます。

IA-OS メイン画面

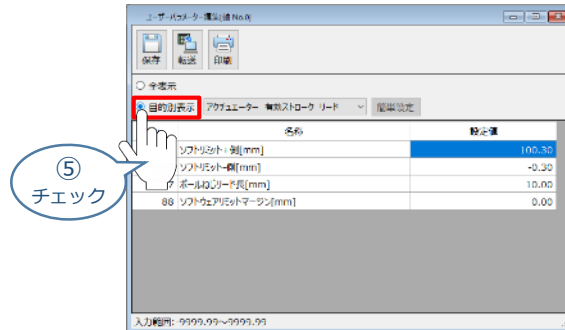


ユーザーパラメーター編集 画面



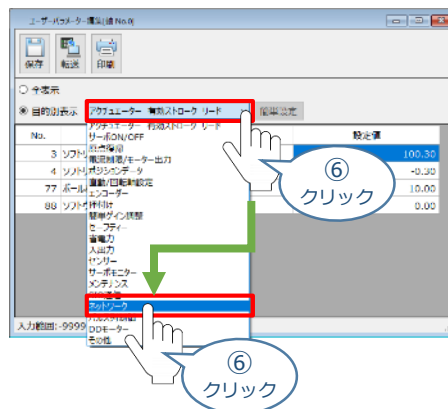
- ⑤ ユーザーパラメーター編集 画面の **目的別表示** にチェックを入れます。

ユーザーパラメーター編集 画面



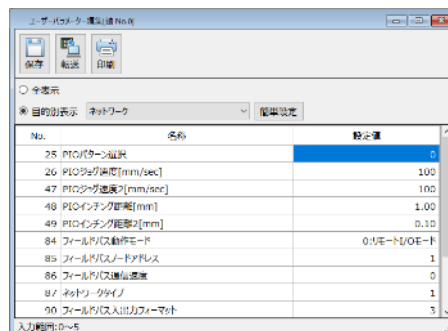
- ⑥ **目的別表示** 右側の **▼** をクリックし、**ネットワーク** をクリックします。

ユーザーパラメーター編集 画面



- ⑦ ネットワーク設定のパラメーターが表示されます。

ユーザーパラメーター編集 画面



## 1 パラメーターNo.84“フィールドバス動作モード”の設定

- ① PLCから各コントローラーをどのように制御するか、使用できる機能を確認の上、以下 0 ~ 9 (10種類のモード) から選択します。

| パラメーター<br>設定値 (No.84) | <span style="border: 1px solid black; padding: 0 5px;">0</span> | <span style="border: 1px solid black; padding: 0 5px;">1</span> | <span style="border: 1px solid black; padding: 0 5px;">2</span> | <span style="border: 1px solid black; padding: 0 5px;">3</span> | <span style="border: 1px solid black; padding: 0 5px;">4</span> | <span style="border: 1px solid black; padding: 0 5px;">5</span> | <span style="border: 1px solid black; padding: 0 5px;">6</span> | <span style="border: 1px solid black; padding: 0 5px;">7</span> | <span style="border: 1px solid black; padding: 0 5px;">8</span> | <span style="border: 1px solid black; padding: 0 5px;">9</span> |
|-----------------------|-----------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------|
| 動作モード<br>主要機能         | リモート<br>I/O<br>モード                                              | ポジション/<br>簡易直値<br>モード                                           | ハーフ直<br>値<br>モード                                                | フル直値<br>モード                                                     | リモート<br>I/O<br>モード 2                                            | ポジション/<br>簡易直値<br>モード 2                                         | ハーフ直<br>値<br>モード 2                                              | リモート<br>I/O<br>モード 3                                            | ハーフ直<br>値<br>モード 3                                              | フル直値<br>モード2<br>(※4)                                            |
| 位置データ指定運転             | ×                                                               | ○(※1)                                                           | ○                                                               | ○                                                               | ×                                                               | ○(※1)                                                           | ○                                                               | ×                                                               | ○                                                               | ○                                                               |
| 速度・加速度<br>直接指定        | ×                                                               | ×                                                               | ○                                                               | ○                                                               | ×                                                               | ×                                                               | ○                                                               | ×                                                               | ○                                                               | ○                                                               |
| 押付け動作                 | ○                                                               | ○                                                               | ○                                                               | ○                                                               | ○                                                               | ○                                                               | ○                                                               | ○                                                               | ○                                                               | ○                                                               |
| 現在位置読取り               | ×                                                               | ○                                                               | ○                                                               | ○                                                               | ○                                                               | ○                                                               | ○                                                               | ○                                                               | ○                                                               | ○                                                               |
| 現在速度読取り               | ×                                                               | ×                                                               | ○                                                               | ○                                                               | ×                                                               | ×                                                               | ○                                                               | ×                                                               | ○                                                               | ○                                                               |
| ポジション No.<br>指定運転     | ○                                                               | ○                                                               | ×                                                               | ×                                                               | ○                                                               | ○                                                               | ×                                                               | ○                                                               | ×                                                               | ×                                                               |
| 完了ポジション<br>No.読取り     | ○                                                               | ○                                                               | ×                                                               | ×                                                               | ○                                                               | ○                                                               | ×                                                               | ○                                                               | ×                                                               | ×                                                               |
| 最大ポジション<br>テーブル数      | 512                                                             | 768                                                             | 使用<br>しない                                                       | 使用<br>しない                                                       | 512                                                             | 768                                                             | 使用<br>しない                                                       | 512                                                             | 使用<br>しない                                                       | 使用<br>しない                                                       |
| 力制御                   | △(※2)                                                           | ×                                                               | ×                                                               | ○                                                               | △(※2)                                                           | ○                                                               | ○                                                               | △(※2)                                                           | ×                                                               | ○                                                               |
| 制振制御                  | ○                                                               | ○                                                               | ×                                                               | ○                                                               | ○                                                               | ○                                                               | ×                                                               | ○                                                               | ○                                                               | ○                                                               |
| サーボゲイン切替              | ○                                                               | ○                                                               | ○                                                               | ○                                                               | ○                                                               | ○                                                               | ×                                                               | ○                                                               | ○                                                               | ○                                                               |

○：対応可、×：対応不可、△：条件により対応可



注意

- ※1 目標位置以外のデータ（速度・加減速度など）はポジションNo.を指定して運転を行います。  
 ※2 PIOパターン（パラメーターNo.25）を6または7に設定した場合に利用できます。  
 ※3 “ポジション/簡易直値モード 2”、“ハーフ直値モード 2”、“リモートI/Oモード 3”（上記表の背景灰色箇所）は、SCON-CAL（SCON-CGAL）では選択できません。  
 ※4 フル直値モード2は、SCON-CB/CGB のみ使用できます。対応コントローラーバージョンは、V0022 以降です。



各フィールドバス動作モード詳細は、“フィールドバス動作モード”で用語検索（PCソフト/ホームページ）してください。

② ① でモード選択をしたら、該当する下記表の“パラメーターNo.84設定値”を選択します。

本書では、下記図のように SCON-CB（１～３号機）を設定するものとします。

| 動作モード<br>主要機能   | リモート<br>I/O<br>モード | ポジション/<br>簡易直値<br>モード | ハーフ<br>直値<br>モード | フル直値<br>モード | リモート<br>I/O<br>モード 2 | ポジション/<br>簡易直値<br>モード 2 | ハーフ<br>直値<br>モード 2 | リモート<br>I/O<br>モード 3 | ハーフ<br>直値<br>モード 3 | フル直値<br>モード 2 |
|-----------------|--------------------|-----------------------|------------------|-------------|----------------------|-------------------------|--------------------|----------------------|--------------------|---------------|
| パラメーター<br>No.84 | 0                  | 1                     | 2                | 3           | 4                    | 5                       | 6                  | 7                    | 8                  | 9             |

◆ 3号機  
SCON-CB



◆ 1号機  
SCON-CB



◆ 2号機  
SCON-CB



事例では、パラメーターNo.84 の値を、

- ・ 1号機： フル直値モード で動かす → 設定値： **3**
- ・ 2号機： リモートI/Oモード で動かす → 設定値： **0**
- ・ 3号機： ハーフ直値モード 2 で動かす → 設定値： **6**

と設定します。

IA-OS



※ 一号機の設定を例に・・・

| No. | 名称             | 設定値             |
|-----|----------------|-----------------|
| 84  | フィールドバス動作モード   | 0:リモートI/Oモード    |
| 85  | フィールドバスノードアドレス | 0:リモートI/Oモード    |
| 86  | フィールドバス通信速度    | 1:ポジション/簡易直値モード |
| 87  | ネットワークタイプ      | 2:ハーフ直値モード      |
|     |                | 3:フル直値モード       |
|     |                | 4:リモートI/Oモード2   |

|    |                |           |
|----|----------------|-----------|
| 84 | フィールドバス動作モード   | 3:フル直値モード |
| 85 | フィールドバスノードアドレス | 1         |
| 86 | フィールドバス通信速度    | 0         |

②  
選択

補 足

リモートI/Oモード選択時の PIOパターン設定

パラメーターNo.84“フィールドバス動作モード”の設定で、“リモートI/Oモード”、“リモートI/Oモード2”、“リモートI/Oモード3”を選択した場合、パラメーターNo.25 “PIO パターン選択”を別途設定してください。もっとも用途に適したPIO パターンに設定してください。設定方法は、以下のとおりです。

- ① 上位PLCからの制御方法を決めます。設定は、以下の 0 ～ 7 から選びます。

コントローラの動作モードを “位置決めモード” にしたい場合は、PIOパターン（パラメーターNo.25）を 0 に設定します。

IA-OS



コントローラー

| PIO パターン (パラメータ No.25の<br>設定値) |                         | 0           | 1          | 2            | 3            | 4            | 5            | 6            | 7            |
|--------------------------------|-------------------------|-------------|------------|--------------|--------------|--------------|--------------|--------------|--------------|
| モード                            |                         | 位置決め<br>モード | 教 示<br>モード | 256 点<br>モード | 512 点<br>モード | 電磁弁<br>モード 1 | 電磁弁<br>モード 2 | 力制御<br>モード 1 | 力制御<br>モード 2 |
| 主<br>要<br>機<br>能               | 原点復帰信号入力                | ○           | ○          | ○            | ○            | ○            | ×            | ○            | ○            |
|                                | 位置決め動作                  | ○           | ○          | ○            | ○            | ○            | ○            | ○            | ○            |
|                                | 速度・加減速度設定               | ○           | ○          | ○            | ○            | ○            | ○            | ○            | ○            |
|                                | ピッチ送り（イン칭ング）            | ○           | ○          | ○            | ○            | ○            | ○            | ○            | ○            |
|                                | 押付け動作                   | ○           | ○          | ○            | ○            | ○            | ×            | ○            | ○            |
|                                | 移動中の速度変更                | ○           | ○          | ○            | ○            | ×            | ○            | ○            | ×            |
|                                | 加速度・減速度の<br>個別設定        | ○           | ○          | ○            | ○            | ○            | ○            | ○            | ○            |
|                                | 一時停止                    | ○           | ○          | ○            | ○            | ○            | ○ (※1)       | ○            | ○            |
|                                | ゾーン信号出力                 | ○           | ○          | ○            | ×            | ○            | ○            | ○            | ○            |
|                                | PIOパターン選択<br>(パラメータで設定) | ○           | ○          | ○            | ○            | ○            | ○            | ○            | ○            |

○は直接設定が可能、×は動作不可を表します。



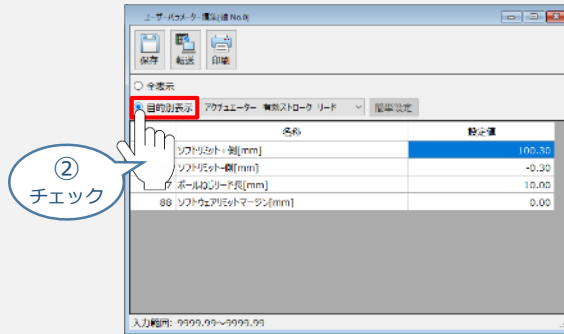
注 意

※1 “パラメーター No.27 移動指令種別” を 0 に設定した場合に可能です。移動指令をOFF にすることで一時停止します。

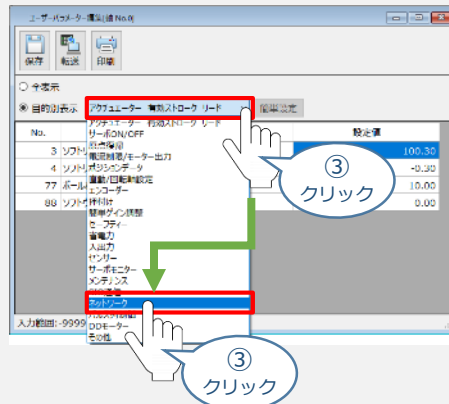
## ② パラメーターの編集をします。

ユーザーパラメーター編集 画面を開き ☒ 目的別表示 にチェックを入れます。

ユーザーパラメーター編集 画面

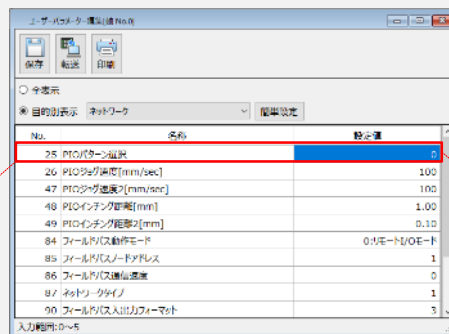
③ ☒ 目的別表示 右側の ▼ をクリックし、ネットワーク をクリックします。

ユーザーパラメーター編集 画面



## ④ パラメーターNo.25 “PIOパターン選択”の“設定値”へ選択した値を入力します。

ユーザーパラメーター編集 画面

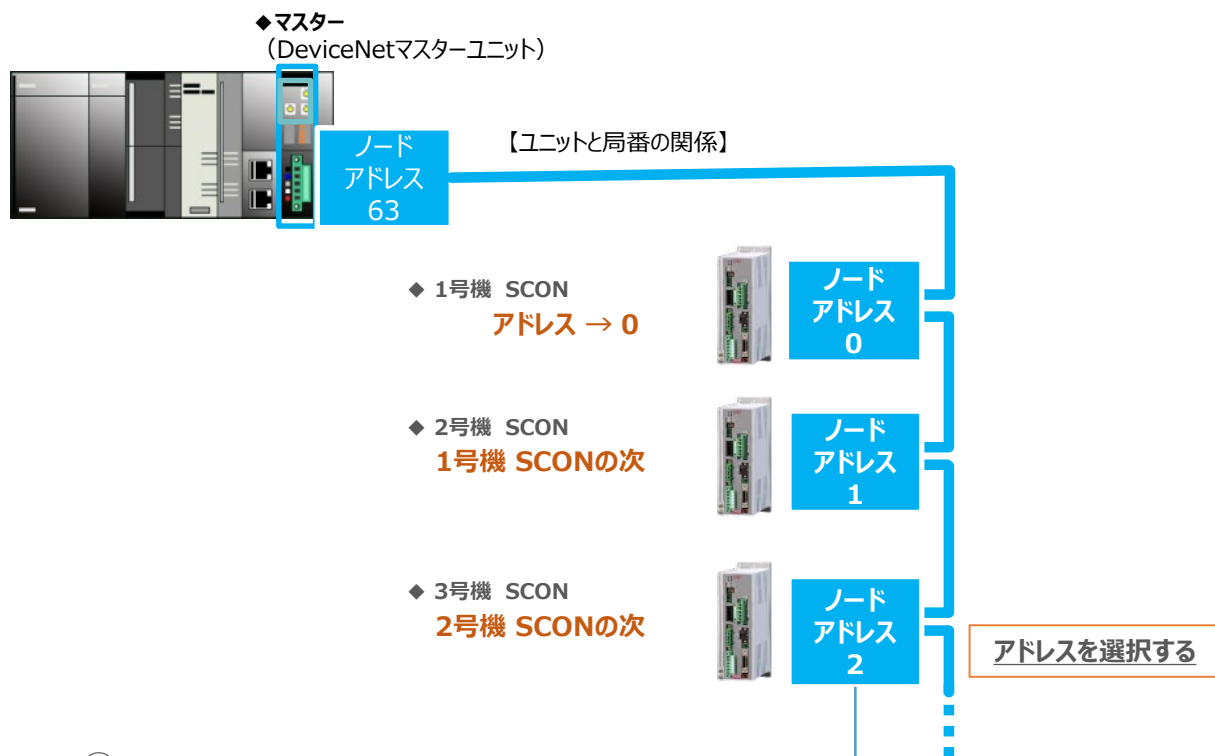


| No. | 名称        | 設定値 |
|-----|-----------|-----|
| 25  | PIOパターン選択 | 0   |

PIOパターンの数値変更  
事例では“0”を設定

## 2 “ノードアドレス”（DeviceNet局番）の設定

- ① ノードアドレス（DeviceNet局番）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。

IA-OS



| No. | 名称             | 設定値       |
|-----|----------------|-----------|
| 84  | フィールドバス動作モード   | 3:フル直値モード |
| 85  | フィールドバスノードアドレス | 1         |
| 86  | フィールドバス通信速度    | 0         |

ここに  
各コントローラー  
局番をそれぞれ  
設定します。



マスターユニットに複数台接続する場合、コントローラー局番が同じ DeviceNetネットワーク内で同じ局番にならないようかつ、互いの占有局数と重複しないようにする必要があります。

### Point !



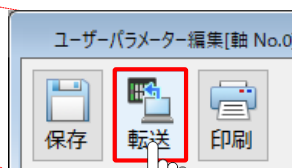
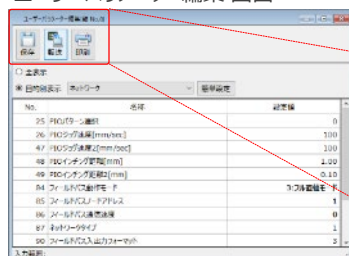
アドレスはデータ量に関係なく1ユニット1アドレスを割り当てます。

## 3 パラメーターの転送

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



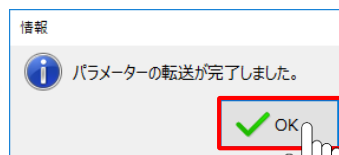
- ② パラメーター転送確認 画面が表示されます。  をクリックします。

転送完了後、情報画面が表示されます。  をクリックします。

パラメーター転送確認 画面



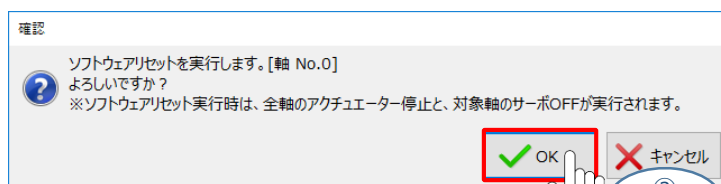
情報 画面



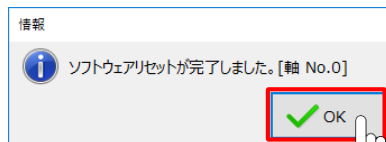
- ③ ソフトウェアリセット実行確認の画面が表示されます。  をクリックします。

ソフトウェアリセット完了後、情報画面が表示されます。  をクリックします。

ソフトウェアリセット実行確認 画面



情報 画面



以上で、コントローラーの設定は完了です。



注意

以降の調整については、PLCから動作させる場合には  
コントローラー前面の動作モード設定スイッチを  
AUTO側に戻してください。  
MANU側のままの場合、PLCからアクチュエーターを  
運転させることはできません。



AUTO側へ切替える



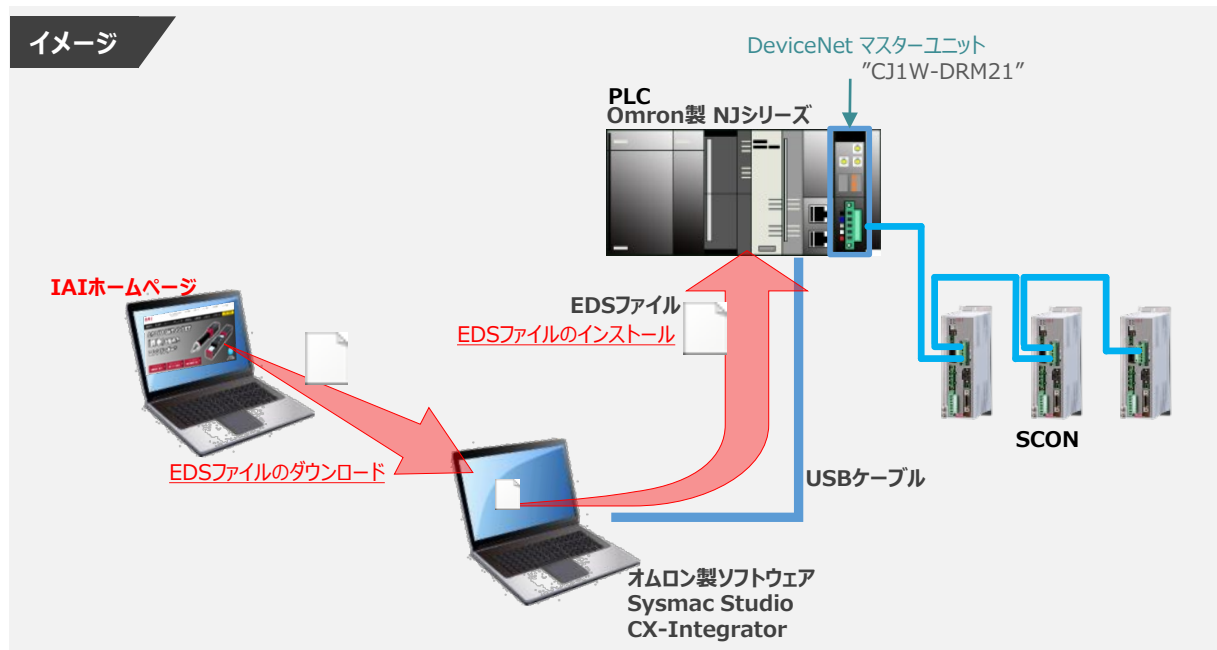
# 3 PLCのDeviceNet設定

## 用意するもの

PLC／DeviceNetマスターユニット／  
CX-Integrator／Sysmac Studio／  
パソコン／USB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、SCON3台を接続する例を紹介します。

## イメージ



## EDSファイルのダウンロード

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



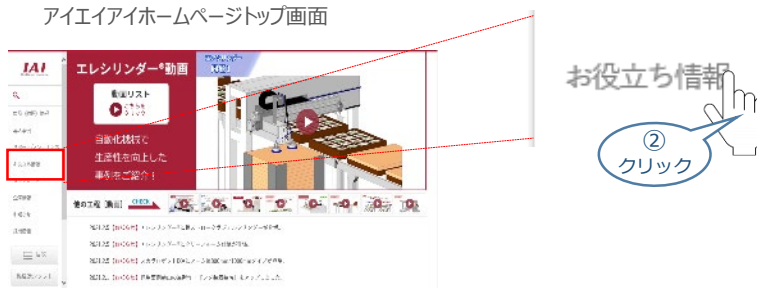
注意

オムロン製PLCとコントローラー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、弊社ホームページからダウンロードいただけます。

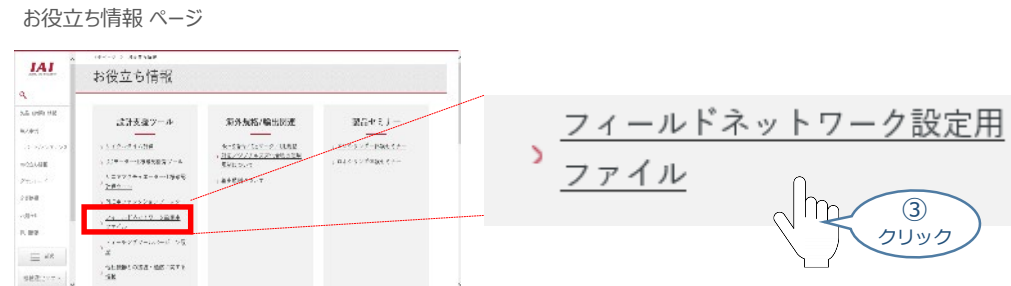
- ① アイエイアイホームページへアクセスします。



- ② トップページの“お役立ち情報”をクリックし、ダウンロード ページを開きます。



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



- ④ “フィールドネットワーク設定用ファイル” ページに各種ネットワークの設定ファイルがあります。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

フィールドネットワーク 学習実用ファイル

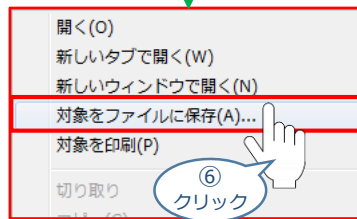
スクロール

| DeviceNet | ROBONET<br>MSEP-C<br>MSCON<br>ERC3ゲートウ<br>エイ                                                                                                                                        | <a href="#">robonet_2_1.e<br/>ds</a>                 | <a href="#">robonet_eds_2<br/>_1.zip</a>             | Device<br>Net用<br>EDSフ<br>ァイル |
|-----------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------|------------------------------------------------------|-------------------------------|
|           | XSEL-J/K/P<br>/Q                                                                                                                                                                    | <a href="#">abs.eds</a>                              | <a href="#">abs_eds.zip</a>                          |                               |
|           | MSEP-LC<br>MSEL<br>XSEL-R/S<br>XSEL-RA/SA<br>TTA<br>SCON-CAL<br>ACON-CA<br>DCON-CA<br>PSEL-CS<br>ASEL-CS<br>SSEL-CS<br>ACON-CB<br>SCON-CB<br>DCON-CB<br>MCON-C<br>PCON-CB<br>RCP6GW | <a href="#">EDS_IANP3801<br/>_DNO_V_2_3.e<br/>ds</a> | <a href="#">EDS_IANP3801<br/>_DNO_V_2_3.zi<br/>p</a> |                               |

- 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。



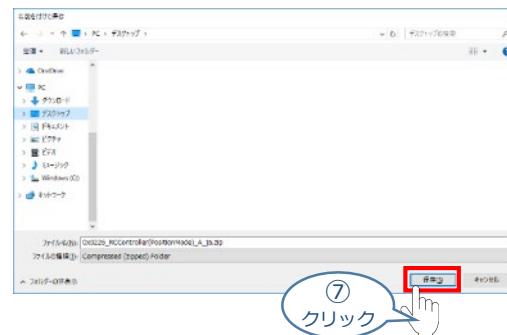
- ⑥ 対象をファイルに保存(A)... をクリックします。



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

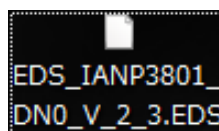
※ ファイルの保存先は  
任意です。

名前をつけて保存画面



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

EDSファイル アイコン



左のようなアイコンが出現します。

## 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などについては、[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”] を参照してください。

①



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



Sysmac Studio 初期画面



②



をクリックします。

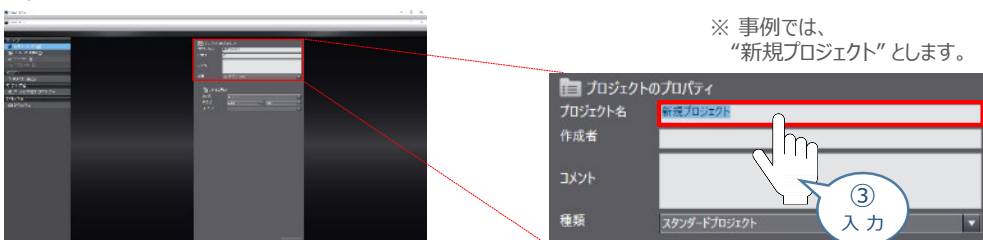
Sysmac Studio 初期 画面



③

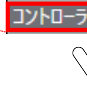
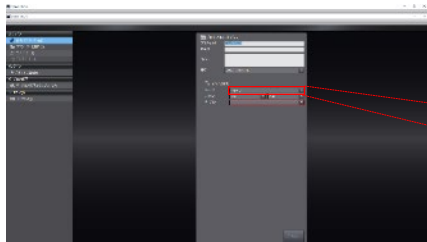
プロジェクトの作成を行います。まず、プロジェクト名を入力します。

Sysmac Studio 初期 画面



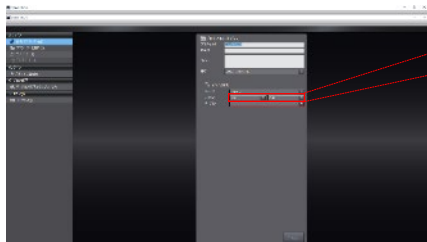
## ④ カテゴリ を選択します。

Sysmac Studio 初期 画面

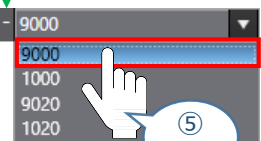
④  
選 択※ 事例では、  
「コントローラ」のままとします。

## 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

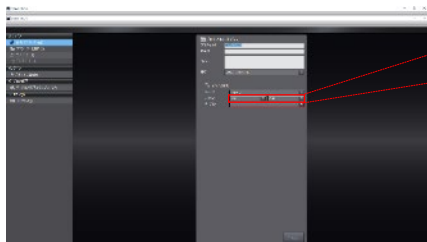
⑤  
選 択※ 事例では、  
「NJ101」を選択します。

NJ101

※ 事例では、  
「9000」を選択します。⑤  
選 択

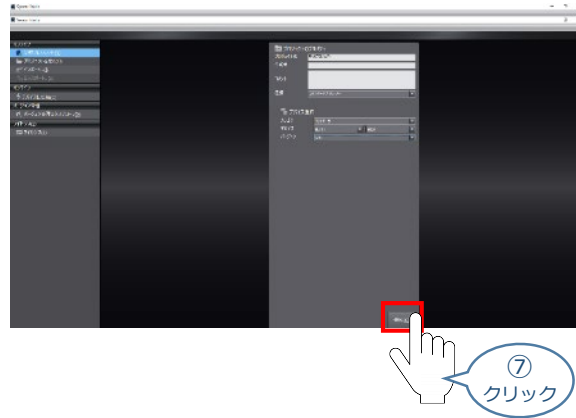
## ⑥ 使用機器のバージョンを選択します。

Sysmac Studio 初期 画面

1.16  
1.14  
1.13  
1.12  
1.11  
1.10⑥  
選 択※ 事例では、  
「1.10」を選択します。

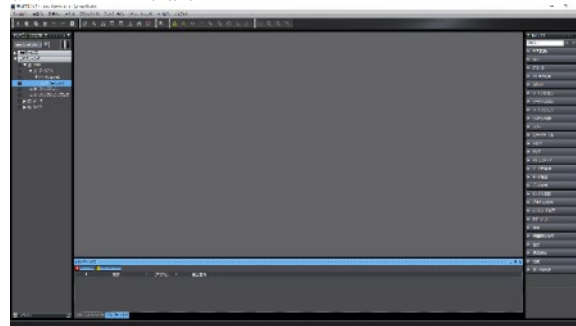
- ⑦ 作成(C) をクリックします。

Sysmac Studio 初期 画面



- ⑧ 新規プロジェクト 画面が表示されます。

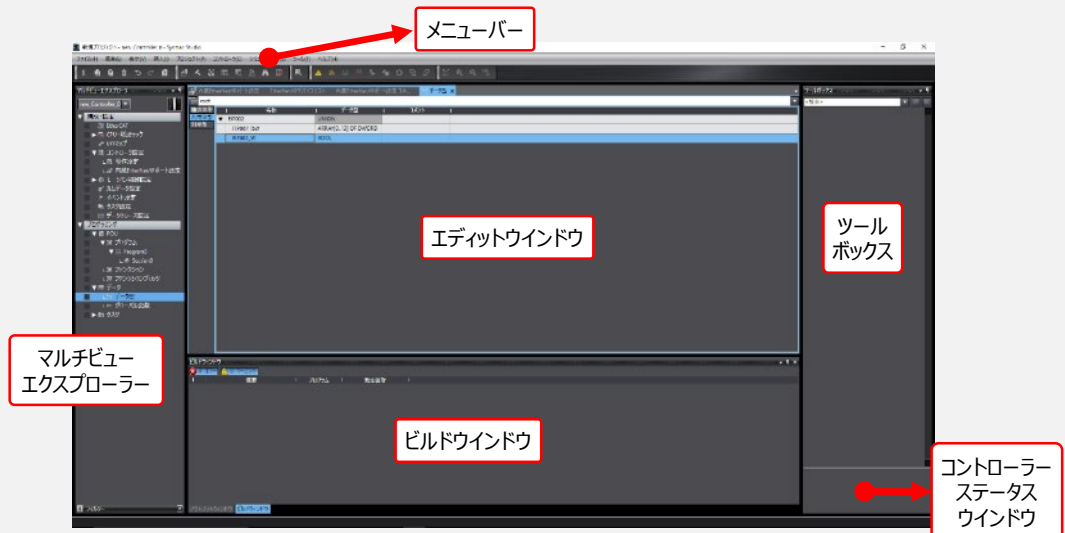
新規プロジェクト 画面



## 補 足

## プロジェクト画面の説明

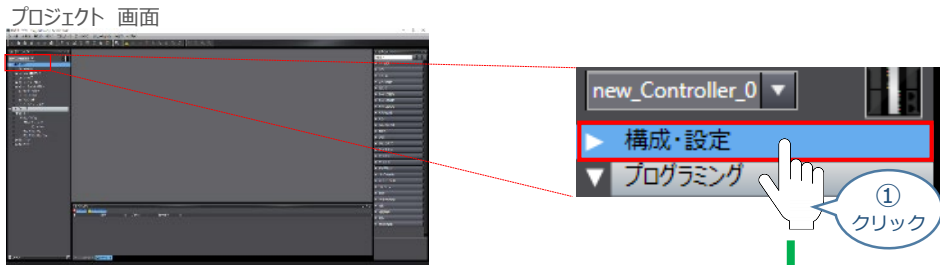
Sysmac Studio プロジェクト画面のレイアウトを以下に示します。



## 2

## DeviceNetマスターユニットの設定

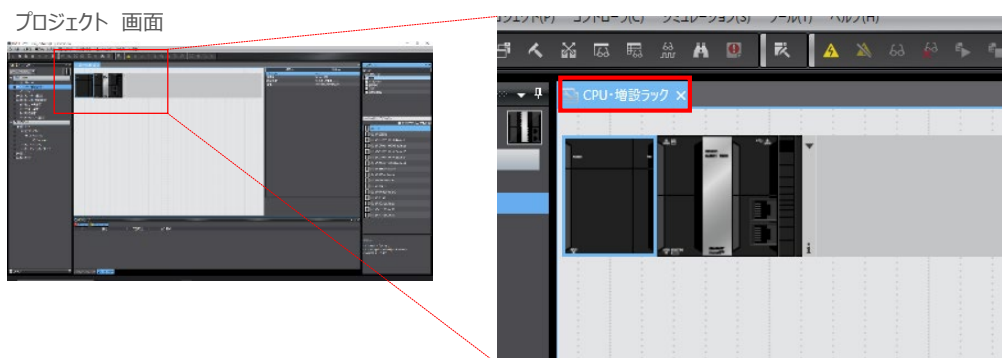
- ① プロジェクト 画面左隅にある ▼ 構成・設定 をクリックします。



- ② CPU・増設ラック をダブルクリックします。

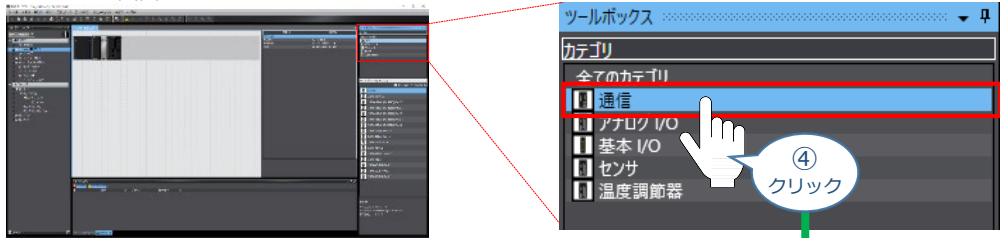


- ③ プロジェクト画面内の “エディットウィンドウ” に、CPU・増設ラック × が表示されます。

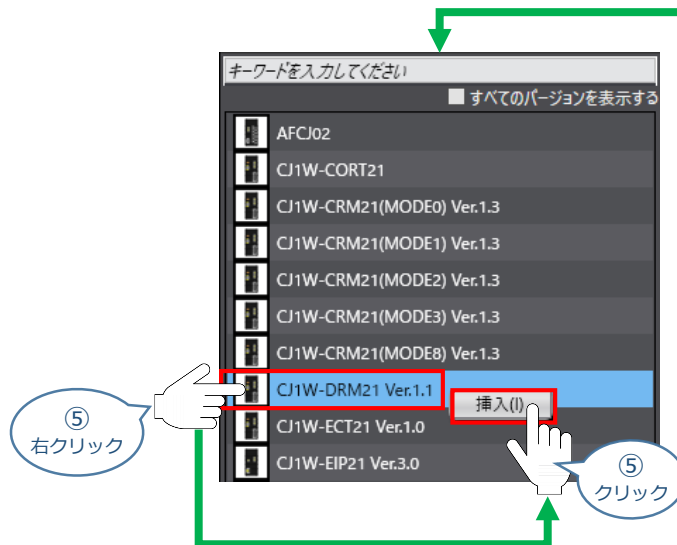


- ④ プロジェクト 画面右隅にある **ツールボックス** の **カテゴリ** 内にある **通信** をクリックします。

プロジェクト 画面

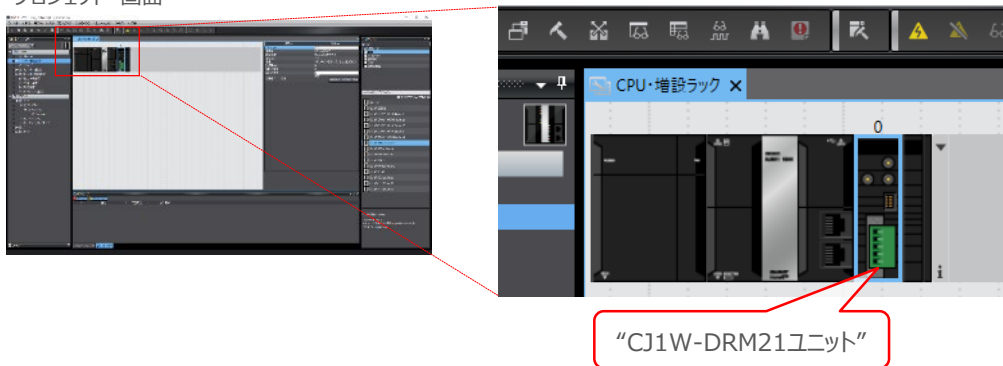


- ⑤ **CJ1W-DRM21 Ver.1.1** を右クリックし、**挿入(I)** をクリックします。



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

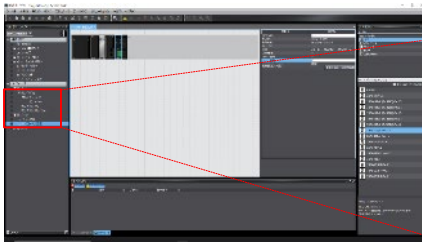
プロジェクト 画面



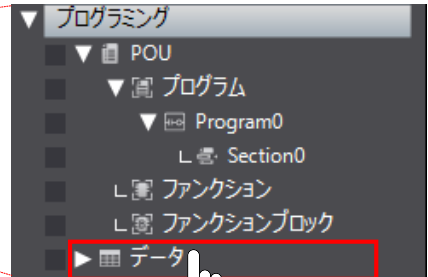
### 3 グローバル変数の設定

- 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。

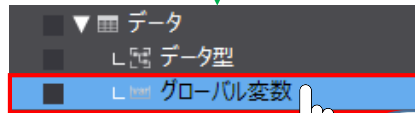
プロジェクト画面



"プログラミング"

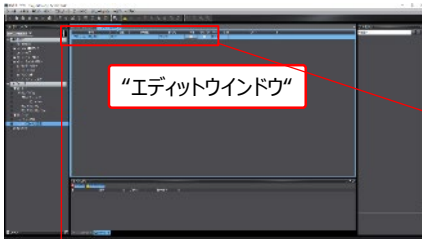


- ② **グローバル変数** をダブルクリックします。

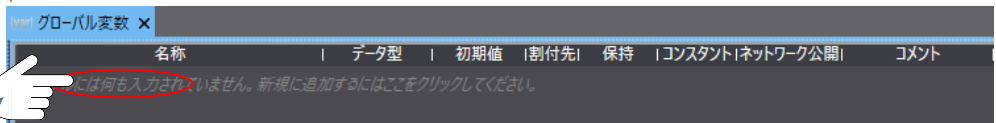


- ③ "エディットウィンドウ" に、**グローバル変数** が表示されます。  
"名称" の下の赤○部をクリックします。

プロジェクト画面



"グローバル変数設定"



| 名称 | データ型 | 初期値 | 割付け先 | 保持                       | コンスタント                   | ネットワーク公開 |
|----|------|-----|------|--------------------------|--------------------------|----------|
|    | BOOL |     |      | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | 非公開      |



Sysmac Studio では、CJ ユニット用メモリーを示す場合、アドレスの先頭に"%"をつけます。  
ビットごとの割付けを行いたい場合は、データ型を"BOOL"に、割付け先を"%3200.00"のように  
ビット割付けにします。

## 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ーに転送します。

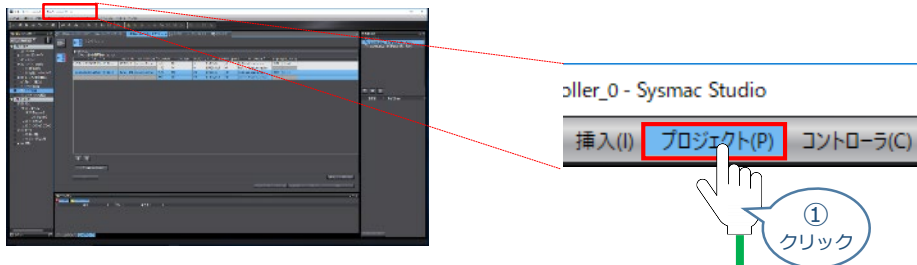


Sysmac Studio からユーザープログラム、“構成／設定”のデータ、デバイス変数、CJユニット用メモリーの値を転送する時は、転送先ノードの安全を確認してから行ってください。  
CPUユニットの動作モードにかかわらず、装置や機械が想定外の動作をする恐れがあります。

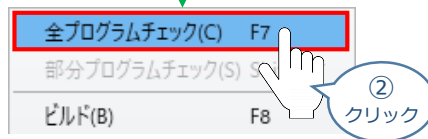
### 1 全プログラムチェックとリビルド

- 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)** をクリックします。

プロジェクト 画面

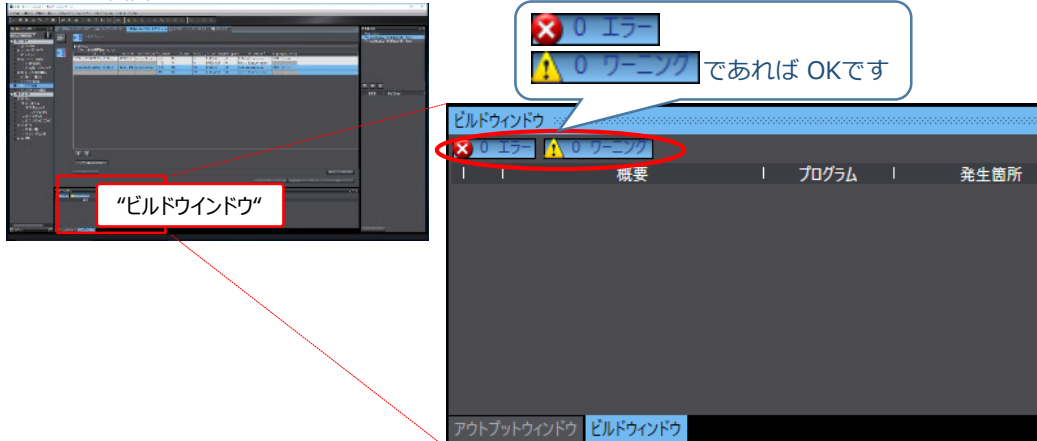


- ② **全プログラムチェック(C) F7** をクリックします。



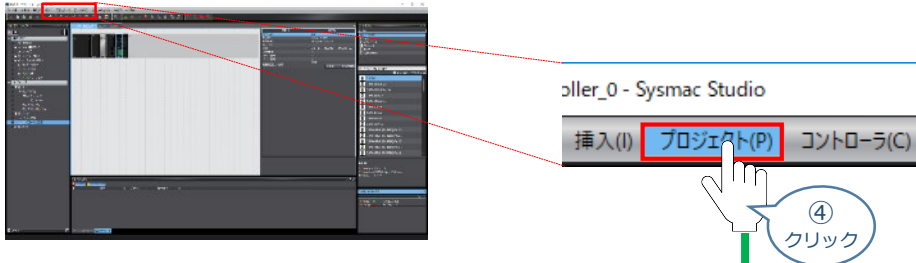
- ③ プログラムチェック後、**ビルドウィンドウ** が選択されます。エラーおよびワーニングが、ともに“0”であることを確認します。

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)** をクリックします。

プロジェクト 画面

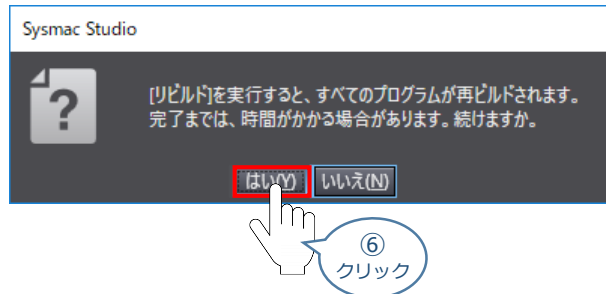


- ⑤ **リビルド(R)** をクリックします。



- 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



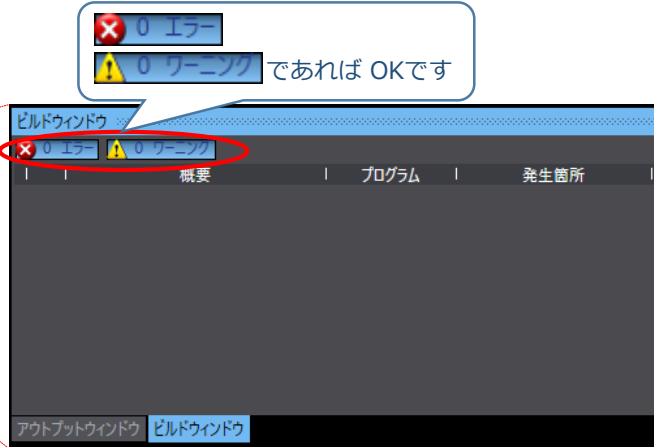
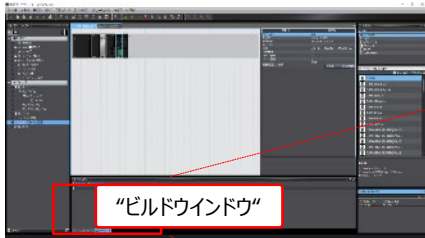
- ⑦ リビルド中画面が表示されます。そのまま待機します。

リビルド中 画面



- ⑧ プログラムチェック後、**ビルドウインドウ** が表示されます。エラーおよびワーニングが、ともに “0” であることを確認します。

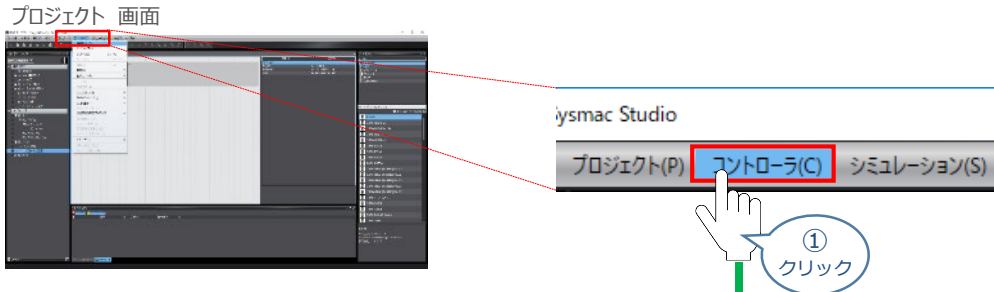
プロジェクト 画面



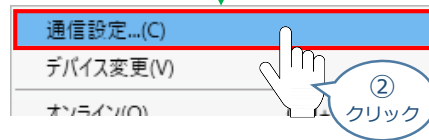
## 2

## 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)** をクリックします。



- ② **通信設定...(C)** をクリックします。



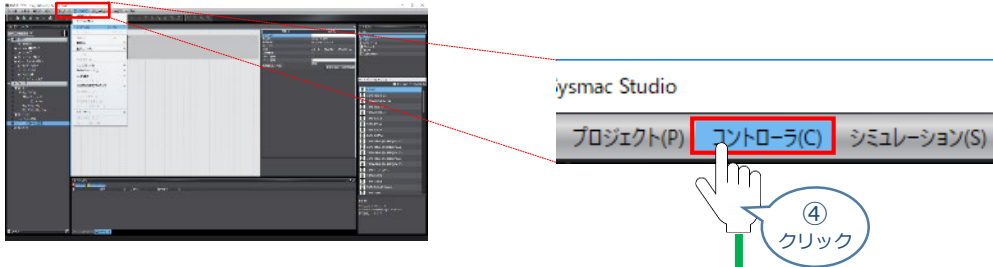
- ③ 通信設定 画面が表示されます。

**USB-直接接続** にチェックが入っていることを確認し、**OK** をクリックします。

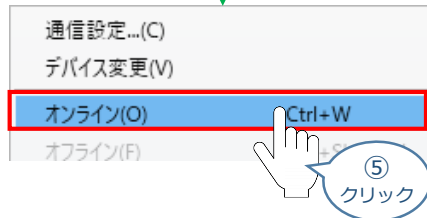


- ④ プロジェクト画面のメニューバーから、**コントローラ(C)** をクリックします。

プロジェクト 画面

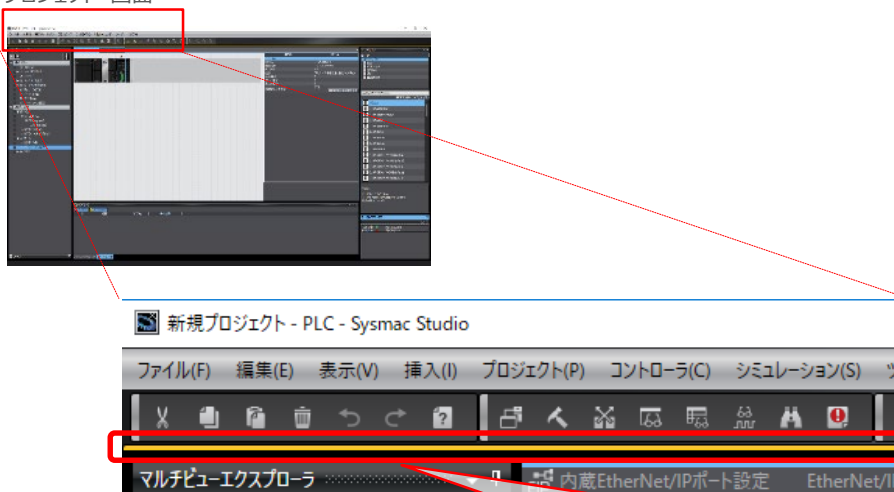


- ⑤ **オンライン(O)** をクリックします。



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

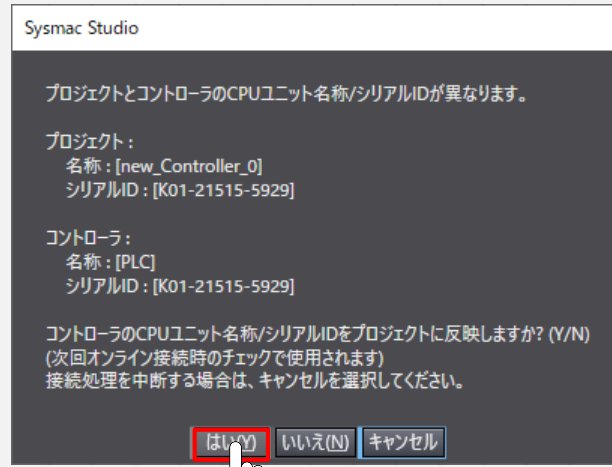
プロジェクト 画面



オンライン状態の時、黄色いラインが表示されます



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。



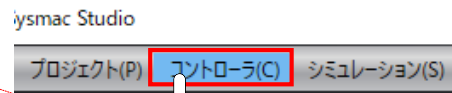
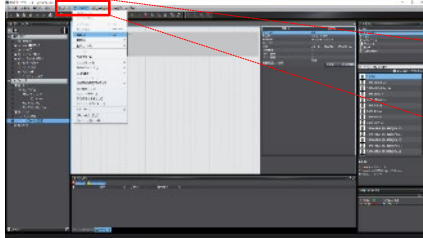
クリック

### 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)** をクリックします。

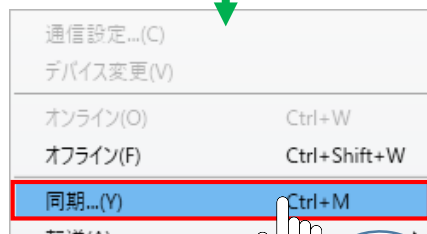
プロジェクト 画面



①

クリック

- ② **同期...(Y)** をクリックします。

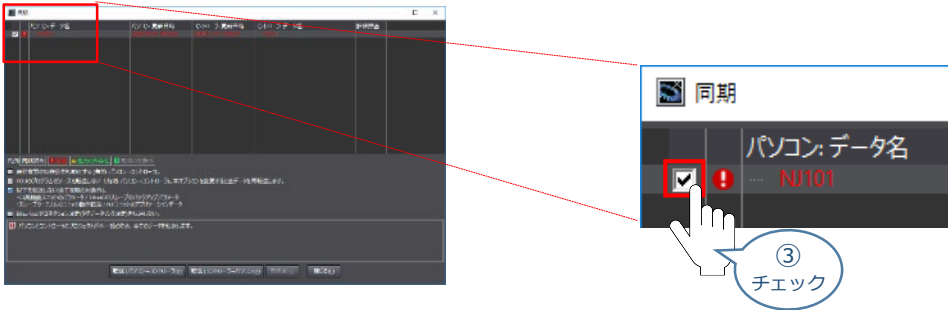


②

クリック

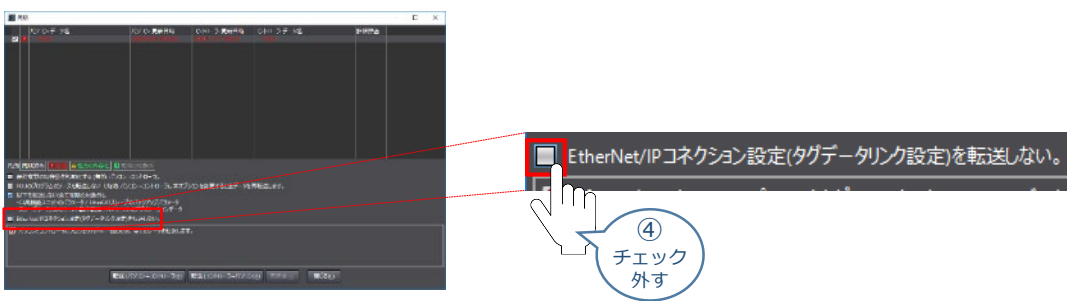
- ③ 同期 画面が表示されます。転送したいデータ（この事例では NJ101）にチェックします。

同期 画面



- 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。

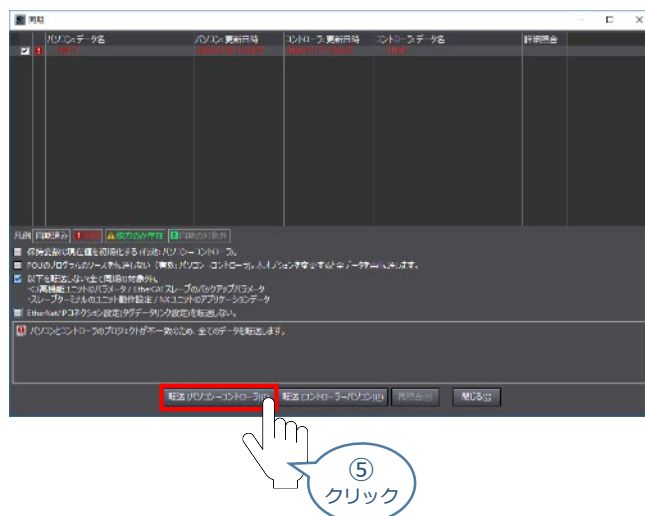
同期 画面



- ⑤ 転送 パソコン→コントローラ① をクリックします。

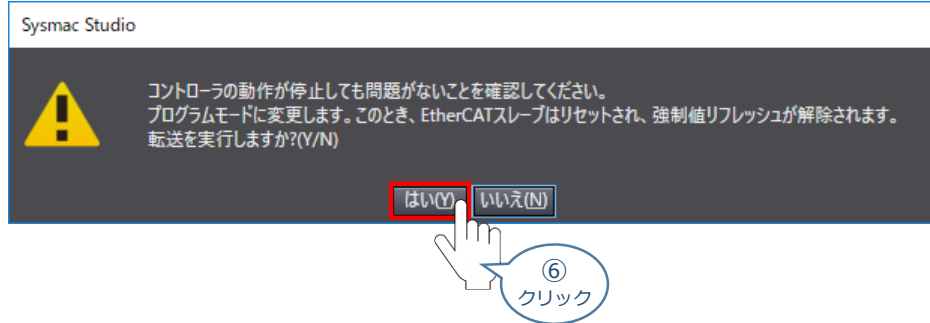
※ 転送 パソコン→コントローラ① を実行するとSysmac Studioのデータをコントローラーに転送して、データの照合を行います。

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



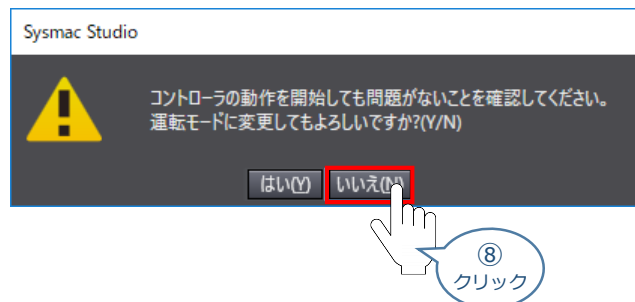
- ⑦ 同期中画面 が表示されますのでそのまま待ちます。

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



“運転モード”に戻さないようにしてください。

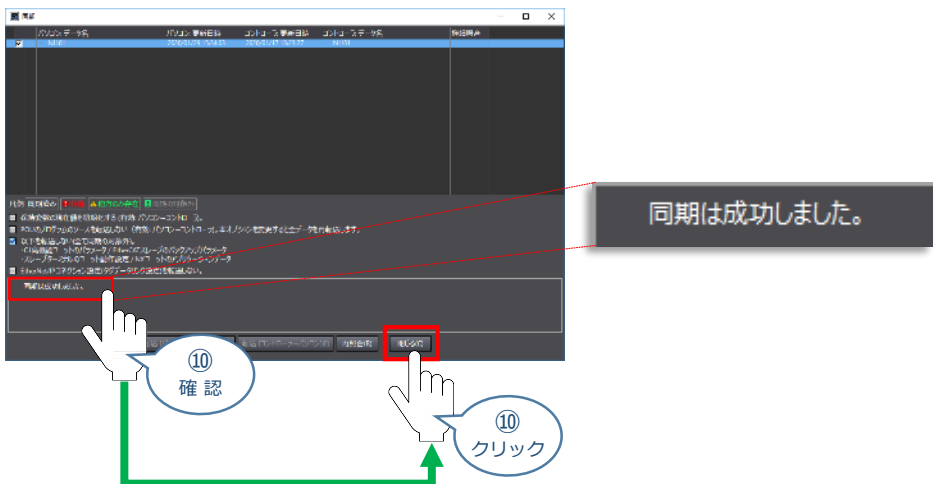
- ⑨ 同期したデータの文字が白文字に変わったことを確認します。

同期 画面



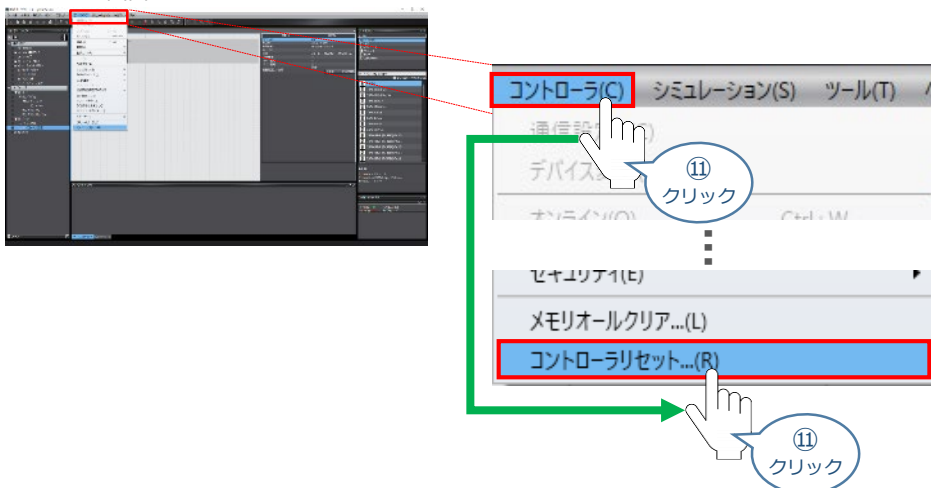
- ⑩ “同期は成功しました。”と表示されることを確認し、**閉じる** をクリックします。

同期 画面



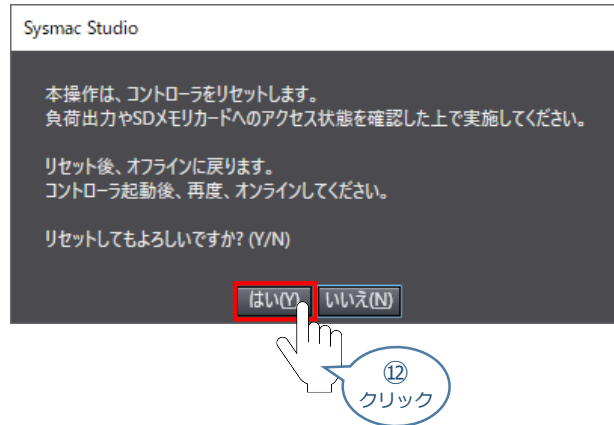
- ⑪ プロジェクト画面のメニューバーにある **コントローラ(C)** をクリックし、**コントローラリセット...(R)** をクリックします。

プロジェクト 画面



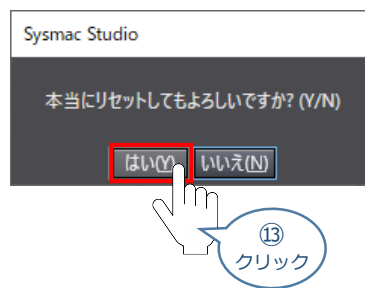
- ⑫ “確認のダイアログ”が表示されます。 **はい(Y)** をクリックします。

“確認のダイアログ”



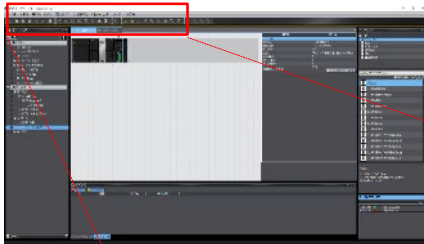
- ⑬ 続けて“確認のダイアログ”が表示されます。 **はい(Y)** をクリックします。

“確認のダイアログ”

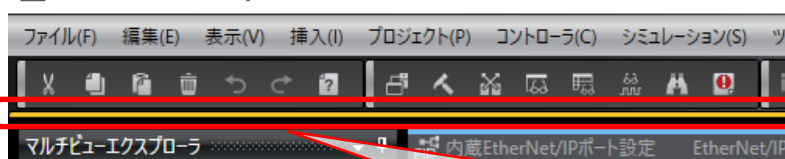


- ⑭ “ **2** パソコンとPLCの接続 ” の①～⑤の手順にならないオンライン状態にします。

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ます

## 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などについては、[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-346N) “第2章 インストールとアンインストール” ]を参照してください。

①

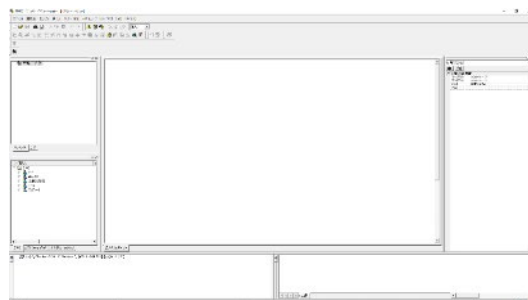


“CX-Integrator”のアイコンをダブルクリックし、ソフトを起動します。



CX-Integrator 起動

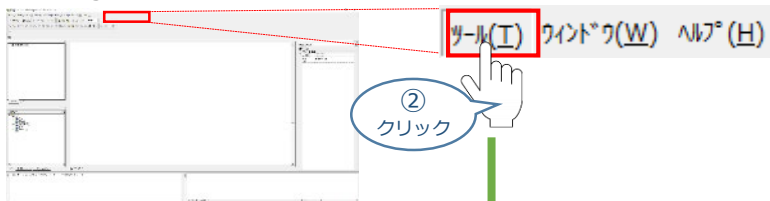
CX-Integrator メイン画面



②

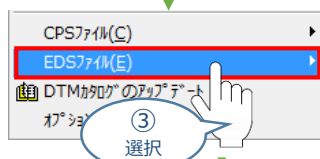
コントローラーをネットワークに登録するために、EDSファイルのインストールを行います。  
メニューバーの **ツール(T)** をクリックします。

CX-Integrator メイン画面



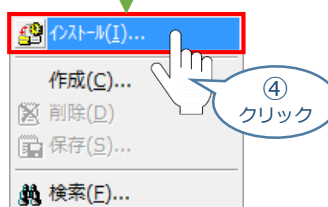
③

**EDSファイル(E)** を選択します。



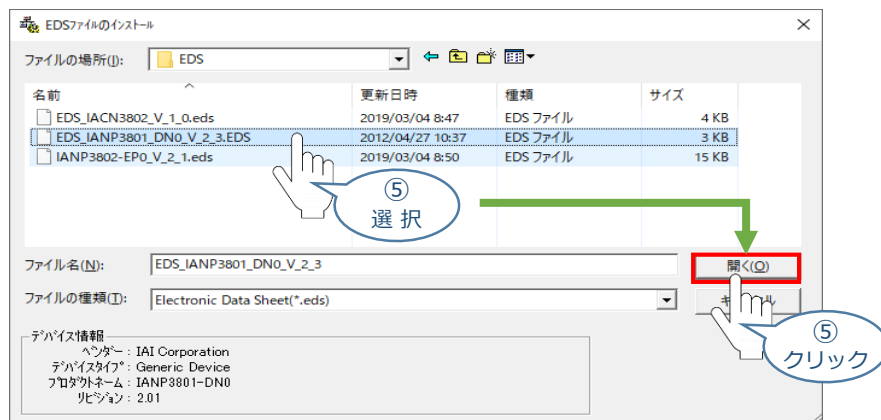
④

**インストール(I)...** をクリックします。



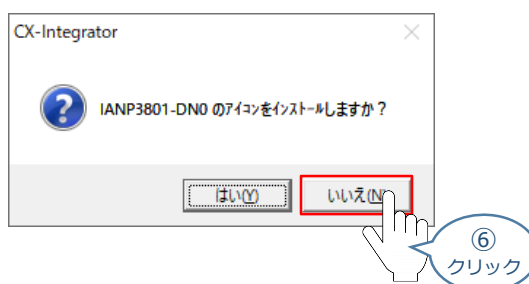
- ⑤ EDSファイルのインストール画面が表示されます。P39～41でダウンロードしたEDSファイル「EDS\_IANP3801\_DN0\_V\_2\_3.EDS」を選択し、**開く(O)** をクリックします。

EDSファイルのインストール画面



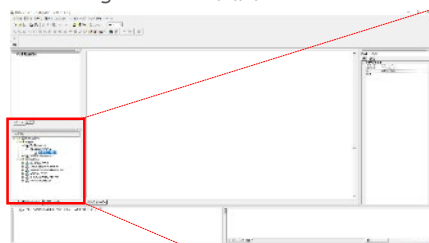
- ⑥ インストール確認画面が表示されますので、**いいえ(N)** をクリックします。

インストール確認画面

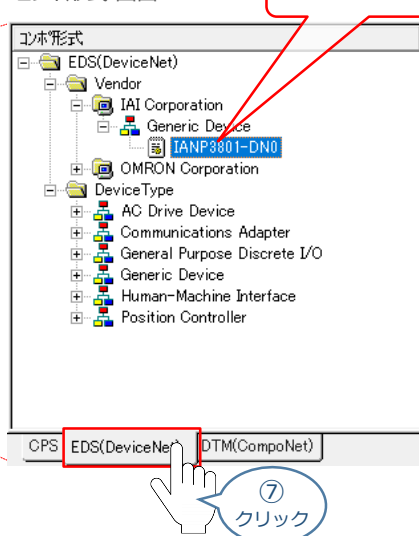


- ⑦ CX-Integratorメイン画面左の コンポ形式 画面・**EDS(DeviceNet)** をクリックし、インストールしたコンポデバイス（この事例の場合は、“IANP3801-DN0”）が追加されていることを確認します。

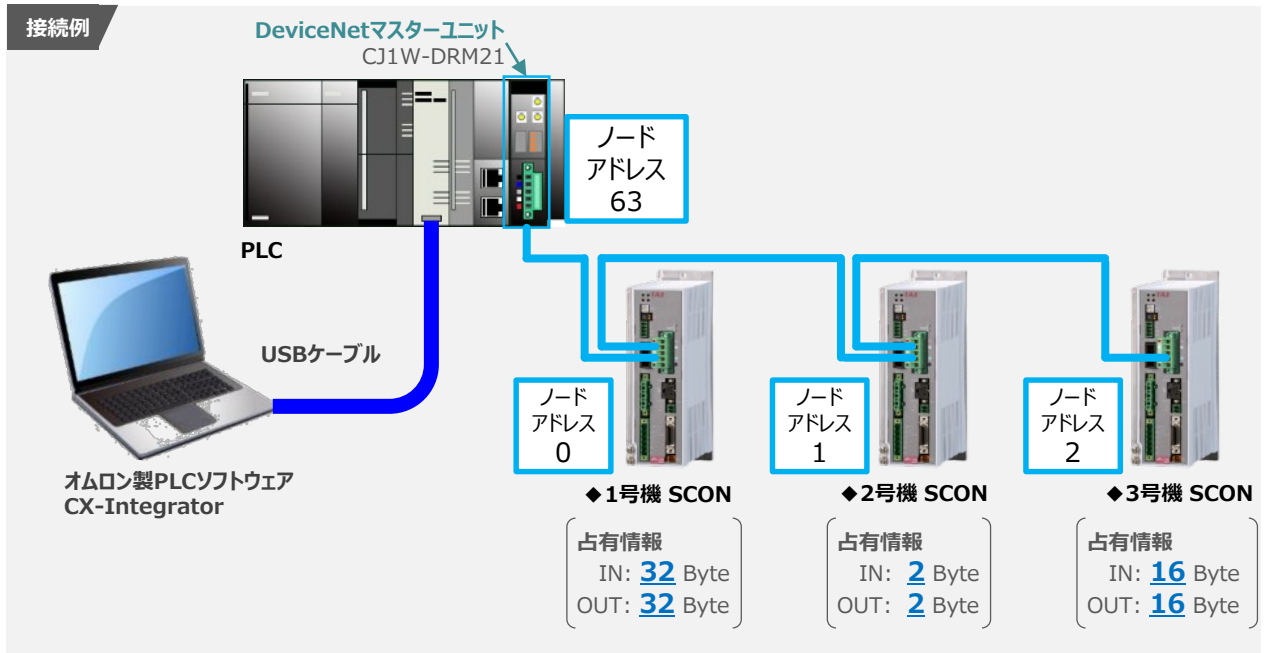
CX-Integrator メイン画面



コンポ形式 画面



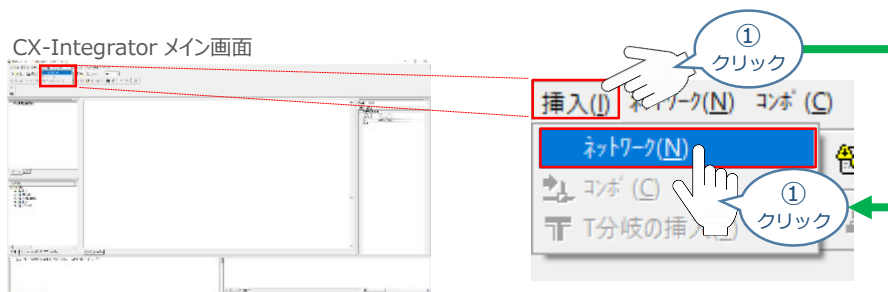
DeviceNetマスターユニットと、それにつなぐコントローラーのネットワーク登録を行います。  
本事例では、以下の図に掲載しているノードアドレスならびにデータサイズの登録を行います。



## 2

## 構成デバイスの挿入と設定（DeviceNetマスターユニット）

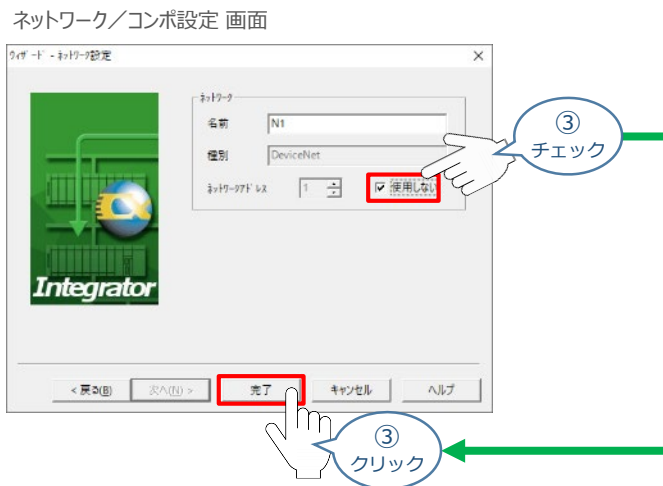
- ① CX-Integrator メイン画面 のメニューバーにある **挿入(I)** をクリックし、**ネットワーク(N)** をクリックします。



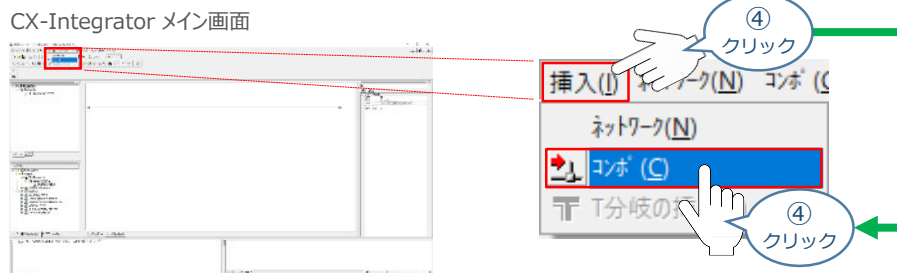
- ② ネットワーク／コンポ設定 画面が出ますので **DeviceNet** を選択し、**次へ(N) >** をクリックします。



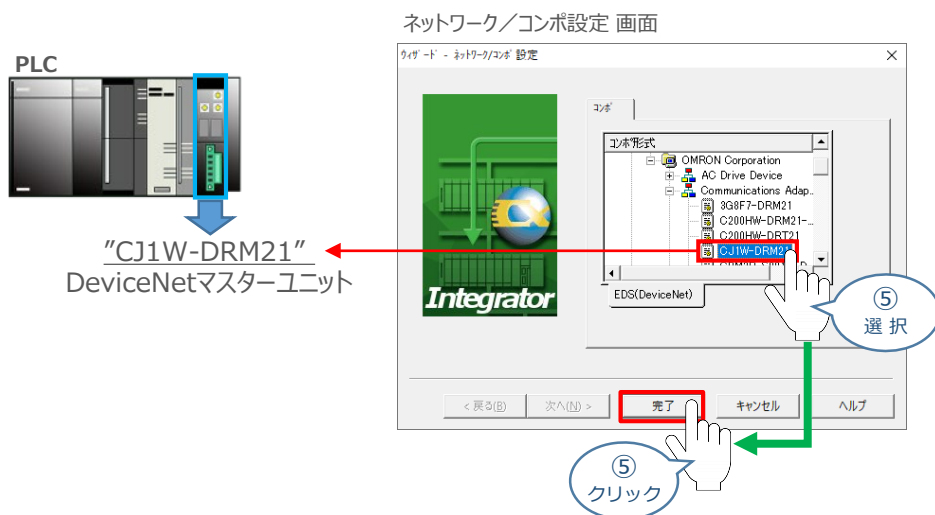
- ③ ネットワークアドレスは ☒ **使用しない** にチェックを入れ、**完了** をクリックします。



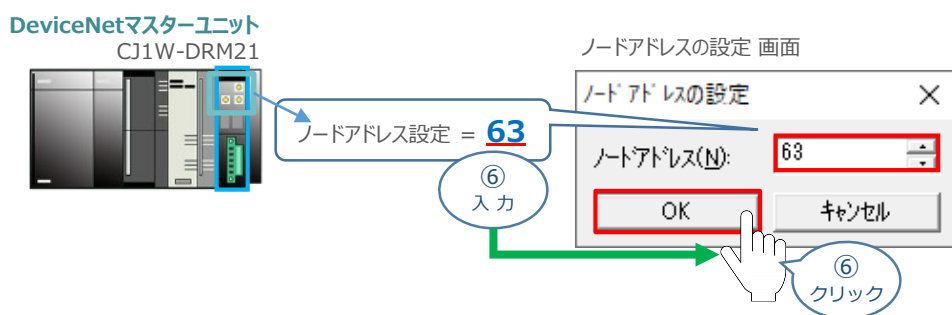
- ④ DeviceNetマスターユニットをネットワークに登録します。  
CX-Integrator メイン画面 のメニューバーにある **挿入(I)** をクリックし、**コンポ (C)** をクリックします。



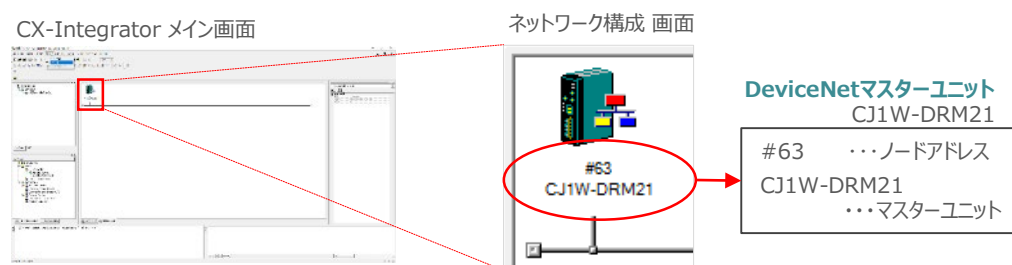
- ⑤ コンポリストの中から DeviceNetマスターユニットを選択し、**完了** をクリックします。  
ここでは、事例で使用しているDeviceNetマスターユニット **CJ1W-DRM21** を選択します。



- 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。

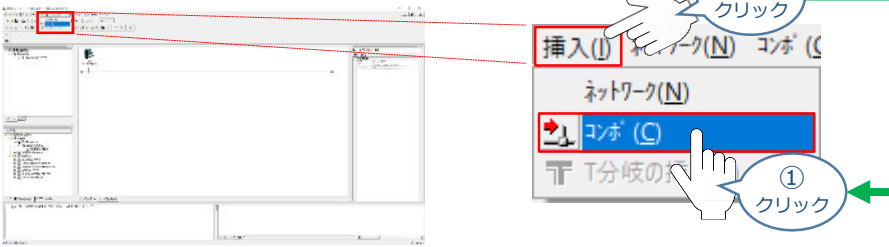


### 3 構成デバイスの挿入と設定（コントローラーの設定）

ここでは、SCON 1号機の設定を例に説明します。

- 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、**コンポ(C)** をクリックします。

CX-Integrator メイン画面



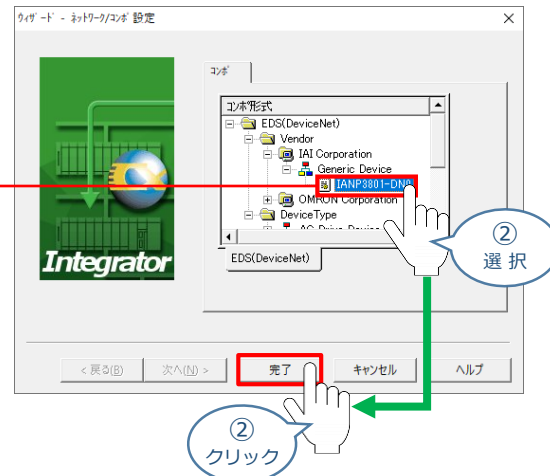
- ② コンポリストの中から「Vender」⇒「IAI Corporation」⇒「Generic Device」を選択し、**IANP3801-DN0** を選択します。その後、**完了** をクリックします。

SCON 1号機



"IANP3801-DN0"  
SCON のEDSデータ

ネットワーク/コンポ設定 画面

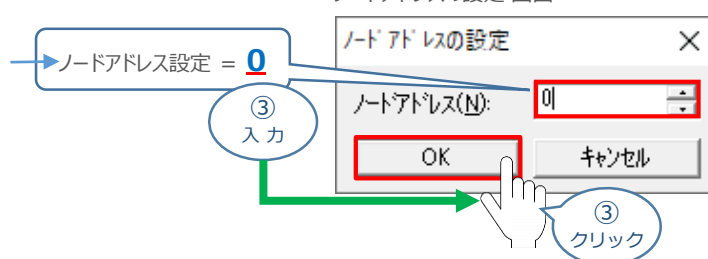


- ③ ノードアドレスの設定画面でノードアドレスを入力し、**OK** をクリックします。  
ここではSCON1号機のノードアドレスを“0”と設定します。

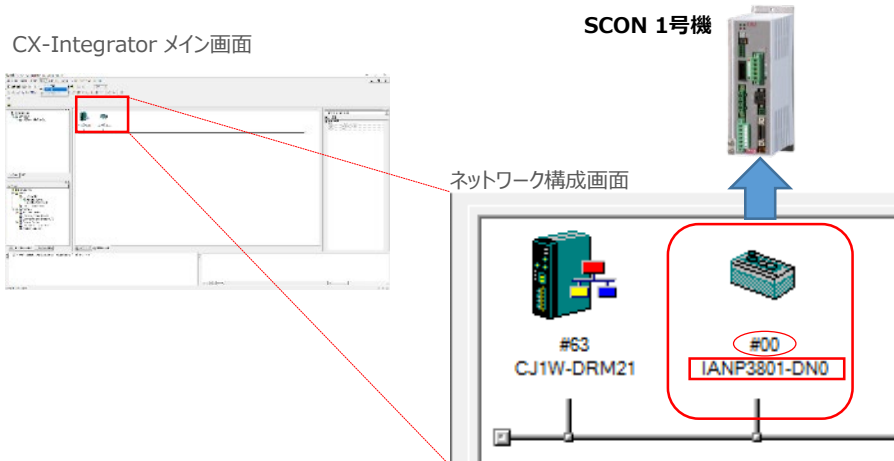
SCON 1号機



ノードアドレスの設定 画面



- ④ ネットワーク構成画面に“SCON1号機”が登録されたことを確認します。  
 (ここでは、③ の設定により、SCON1号機のノードアドレスが“#00”と設定されます。)



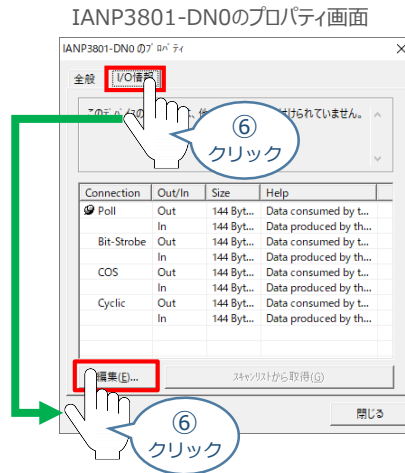
- ⑤ I/Oサイズの設定をします。



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



- ⑥ IANP3801-DN0 のプロパティ画面が表示されます。  
**I/O情報** をクリックし、**編集(E)...** をクリックします。

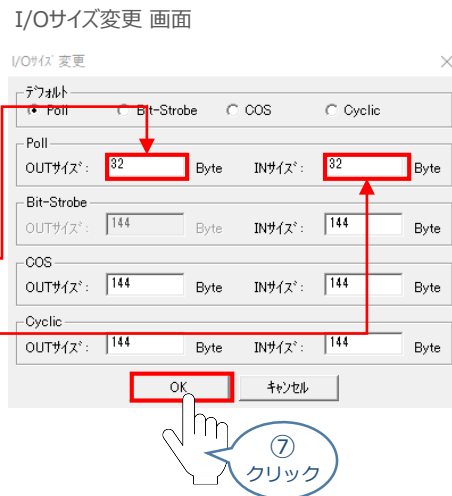


- ⑦ “Poll”の“OUTサイズ”と“INサイズ”に、占有情報を入力し、**OK** をクリックします。

SCON 1号機

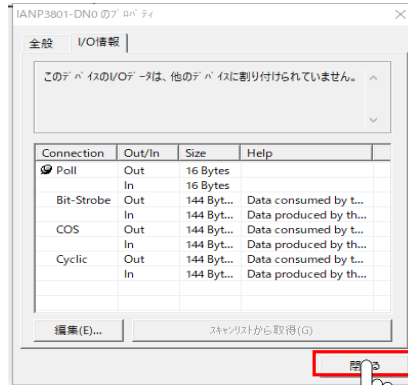


占有情報 ⇒ OUT: **32** Byte  
 IN: **32** Byte



- ⑧ IANP3801-DN0 のプロパティ画面の **閉じる** をクリックします。

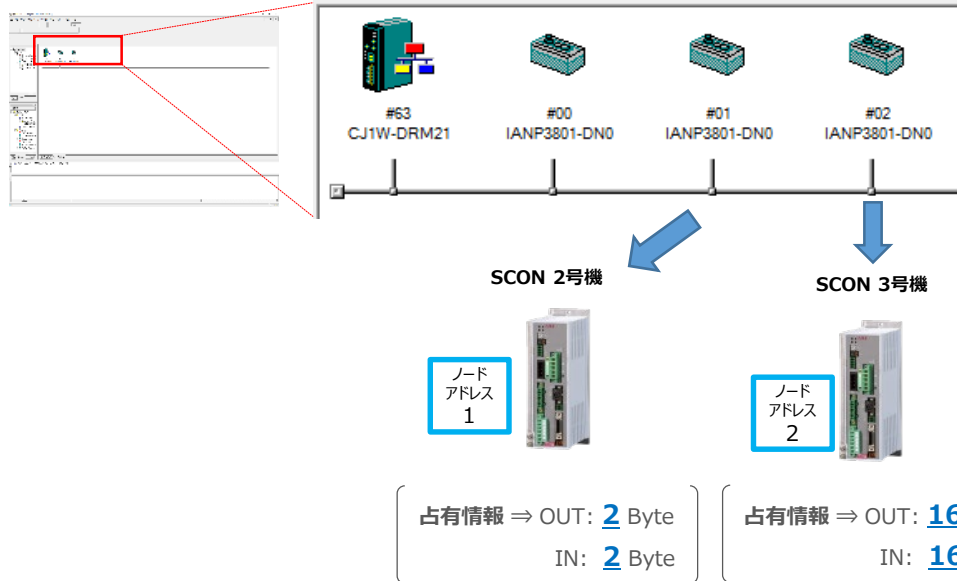
IANP3801-DN0のプロパティ画面



⑧  
クリック

- ⑨ ① ～ ⑧ の手順を繰返し、SCON2号機、SCON3号機の設定を行います。

CX-Integrator メイン画面

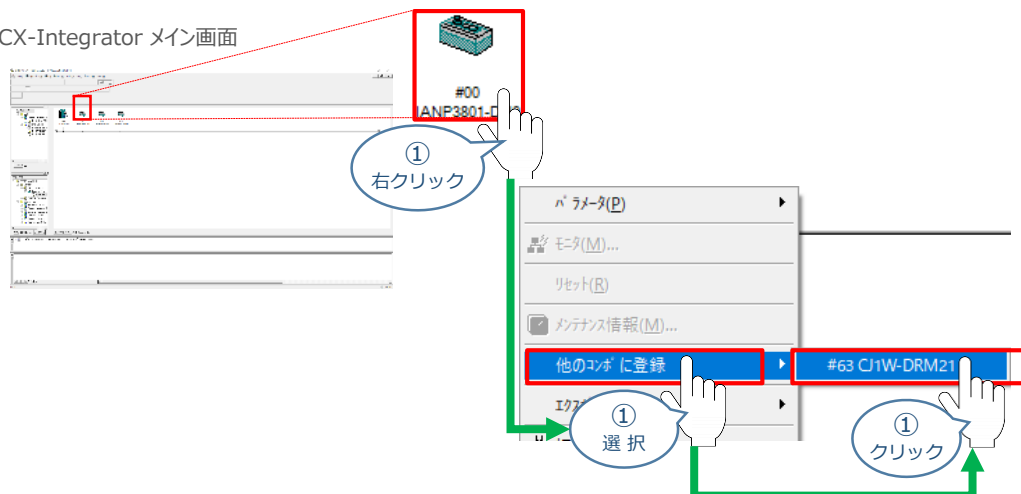


※各コントローラーの占有情報を⑦と同様に設定します

## 4 コンポの登録

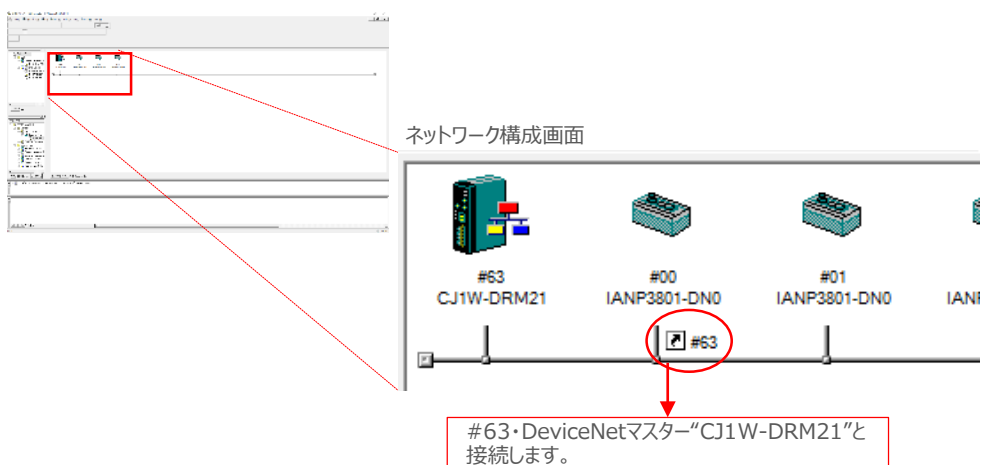
- ①  “#00” (IANP3801-DN0) を右クリックし、**他のコンポに登録** を選択、**#63 CJ1W-DRM21** をクリックします。

CX-Integrator メイン画面



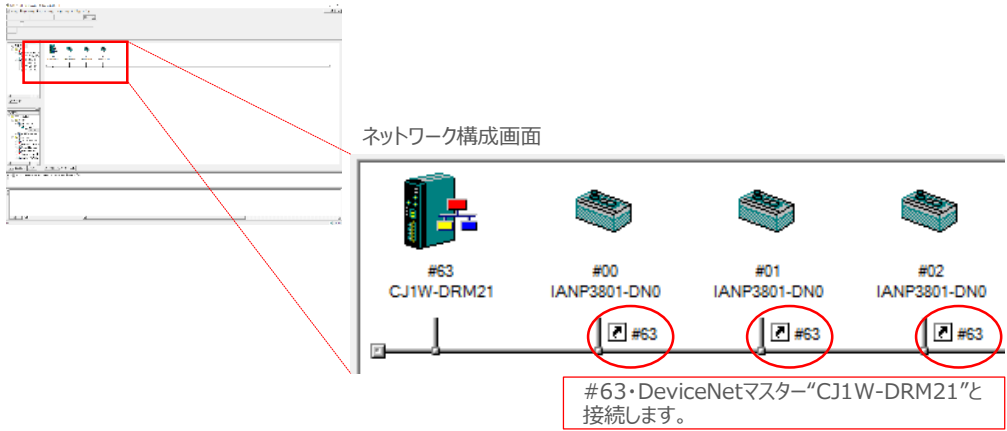
- ② ネットワーク構成画面 “#00 (SCON 1号機)” に登録先アドレス“#63”が表示されたことを確認します。

CX-Integrator メイン画面



- ③ ① ～ ② の手順を繰返し、SCON2号機、SCON3号機の設定を行います。

CX-Integrator メイン画面

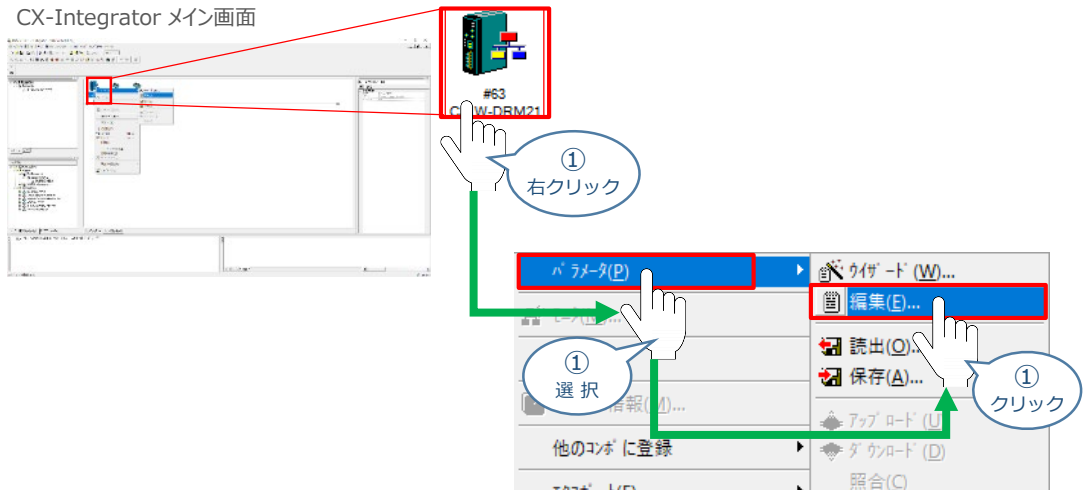


## 5

## 登録デバイスの確認

- ①  “DeviceNetマスターユニット”を右クリックし、**パラメータ(P)**を選択、**編集(E)...**をクリックします。

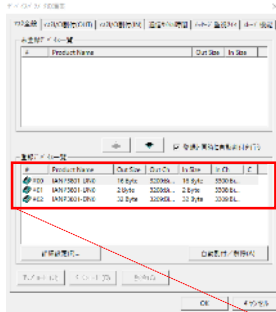
CX-Integrator メイン画面



- ② デバイスパラメータの編集 画面が表示されます。

“SCON 1号機” が **登録デバイス一覧** に登録され、**Out Size** と **In Size** が  
“32 Byte” となっていることを確認します。

デバイスパラメータの編集 画面



| #   | Product Name | Out Size | Out Ch     | In Size | In Ch      | C |
|-----|--------------|----------|------------|---------|------------|---|
| #00 | IANP3801-DN0 | 32 Byte  | 3200:Bi... | 32 Byte | 3300:Bi... |   |
| #01 | IANP3801-DN0 | 2 Byte   | 3216:Bi... | 2 Byte  | 3316:Bi... |   |
| #02 | IANP3801-DN0 | 16 Byte  | 3217:Bi... | 16 Byte | 3317:Bi... |   |

SCON 1号機



占有情報  
OUT: **32** Byte IN: **32** Byte

SCON 2号機



占有情報  
OUT: **2** Byte IN: **2** Byte

SCON 3号機

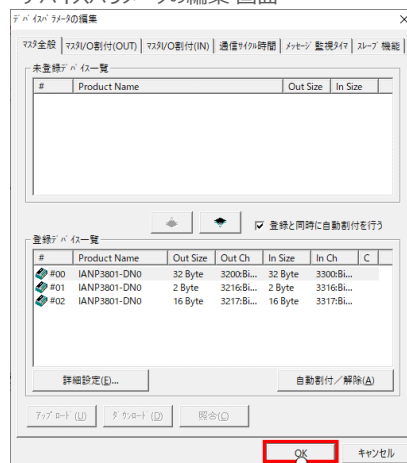


占有情報  
OUT: **16** Byte IN: **16** Byte

Out Size と In Size の設定値が  
同じ値になっていることを確認します。

- ③ 確認ができたら **OK** をクリックします。

デバイスパラメータの編集 画面



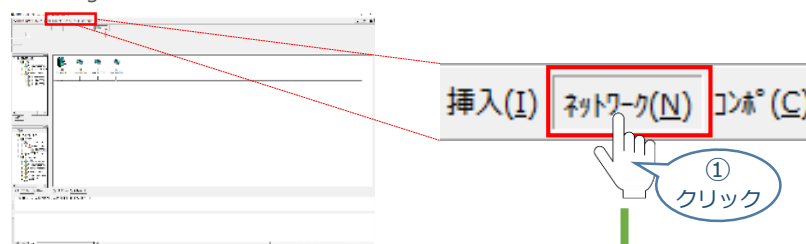
③  
クリック

## PLCへ設定を転送する

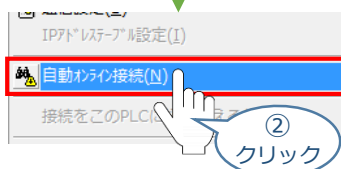
### 1 PLC とパソコンソフトの接続

- 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)** をクリックします。

CX-Integrator メイン画面



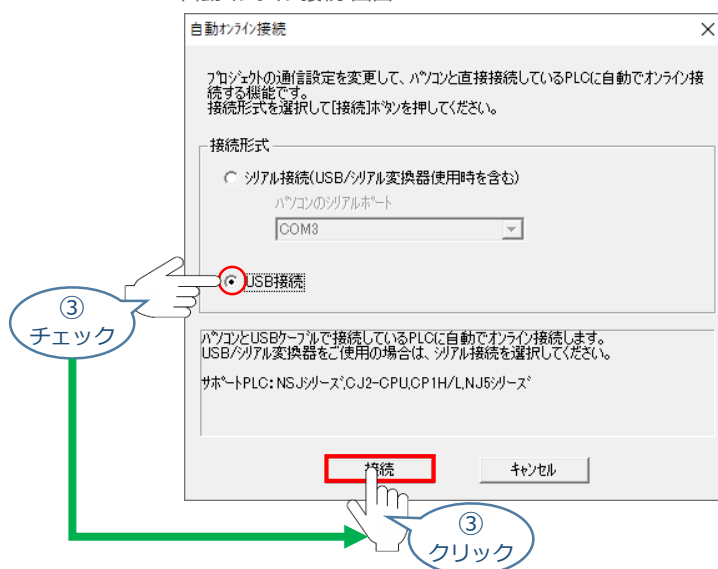
- ② **自動オンライン接続(N)** をクリックします。



- ③ 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



参照

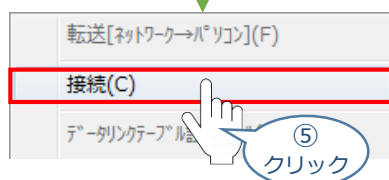
PLC・CPU とUSB 通信を行うには、USB ドライバーのインストールが必要になります。  
USBドライバーのインストールについては、[オムロン社 オートメーションソフトウェア Sysmac Studio Version 1 オペレーションマニュアル 付録 A-1 USB ケーブルで直接接続する場合のドライバーのインストール方法]を参照してください。

- ④ CX-Integrator メイン 画面の赤枠部にある  **DeviceNet [CJ1W-...** ...を右クリックします。

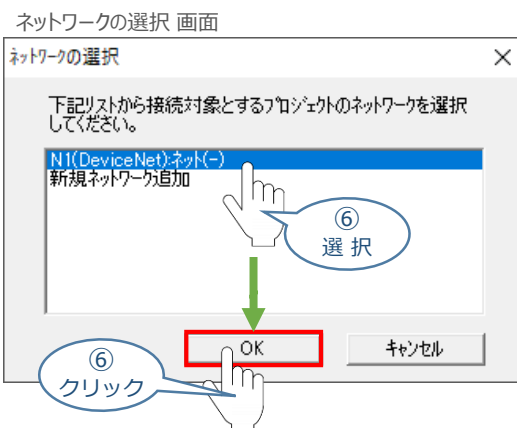
CX-Integrator メイン画面



- ⑤ **接続(C)** をクリックします。

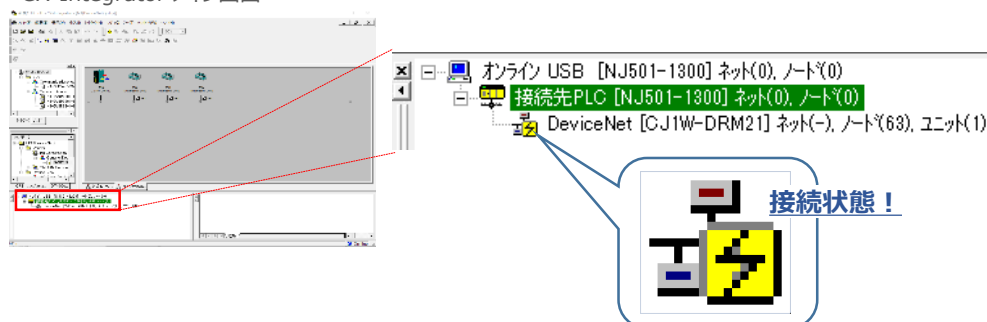


- ⑥ ネットワークの選択 画面で **N1(DeviceNet)ネット(-)** を選択し、**OK** をクリックします。



- ⑦ 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

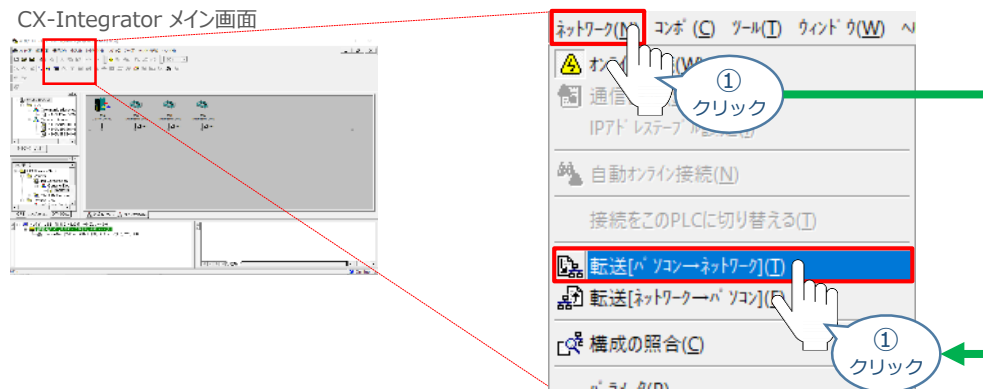
オンライン接続ができない場合は、CX-Integrator の接続状態を確認してオフライン状態へ切替えてください。  
あるいはケーブル接続状態や接続形式の設定内容を確認して再実行してください。

## 2

## PLCへのパラメーター転送

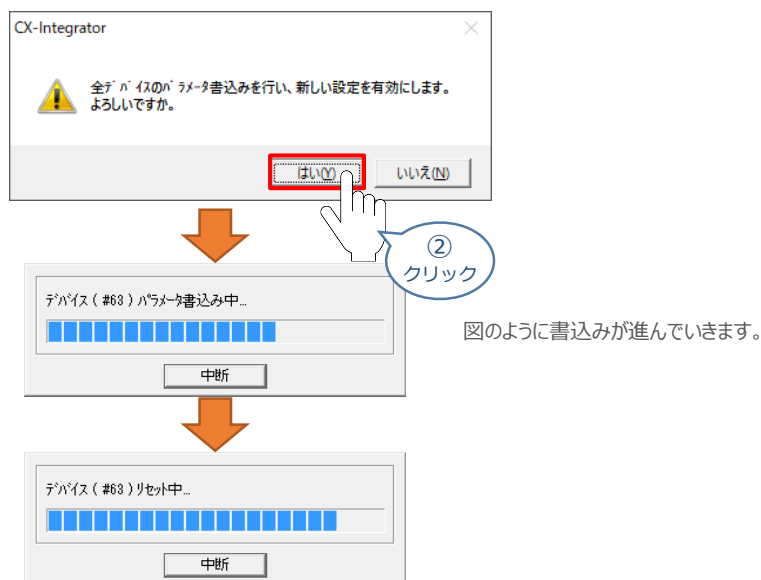
- ① CX-Integrator メイン画面 のメニューバーにある **ネットワーク(N)** をクリックし、**転送[パソコン→ネットワーク](I)** をクリックします。

CX-Integrator メイン画面



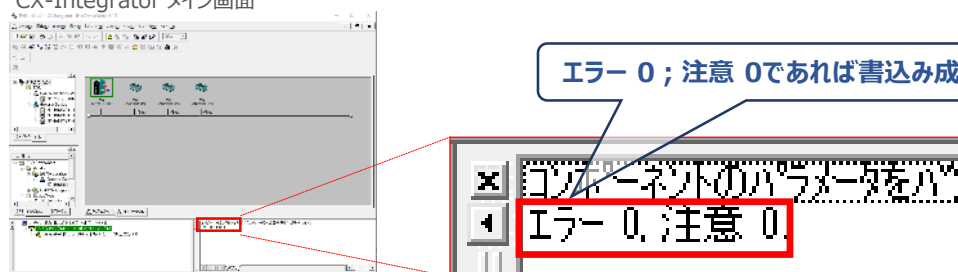
- ② パラメーター書込み確認 画面が出るので、**はい(Y)** をクリックします。

パラメーター書込み確認画面



- 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を示します。これで設定の転送は終了です。

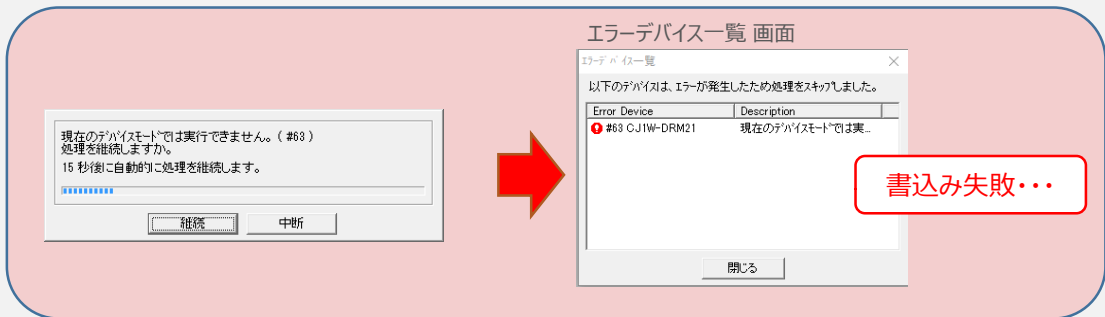
CX-Integrator メイン画面



## 補 足

## パラメーター書込み中にエラーが発生したら・・・

PLCへのパラメーター書込み中に下記のような表示が出る場合、①～⑥の操作を行います。



- 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、**PLC情報** をクリックします。

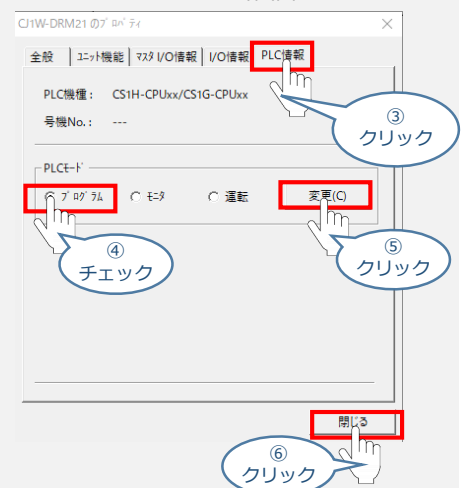
- ④ “PLCモード”の  プログラム にチェックを入れます。

- 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



# 4 DeviceNet通信状態確認

用意するもの

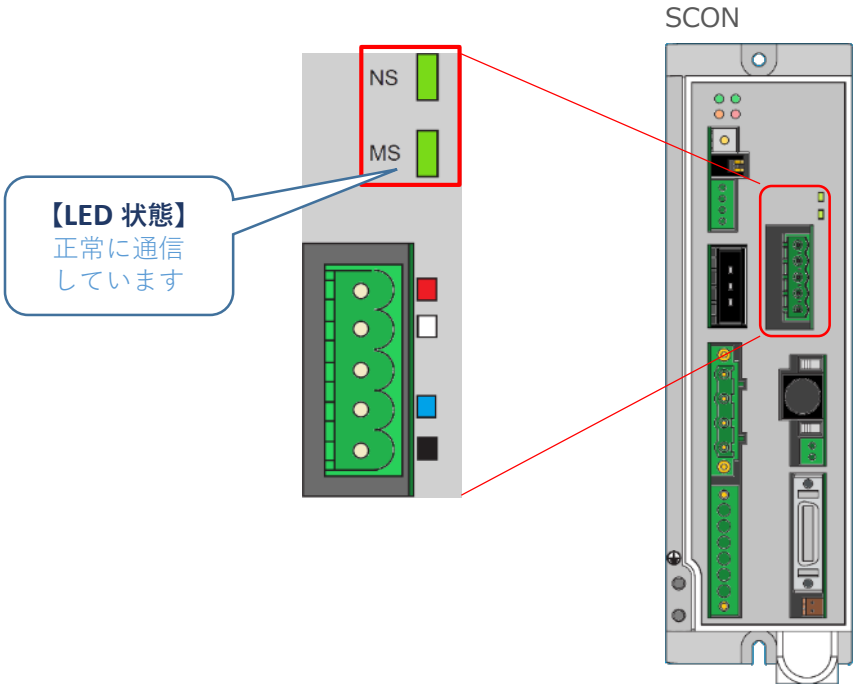
PLC／DeviceNetマスターユニット／  
コントローラー／CX Integrator

DeviceNetマスターユニットとコントローラーの通信確認をします。

## 1

### コントローラー側 通信状態確認

SCON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。



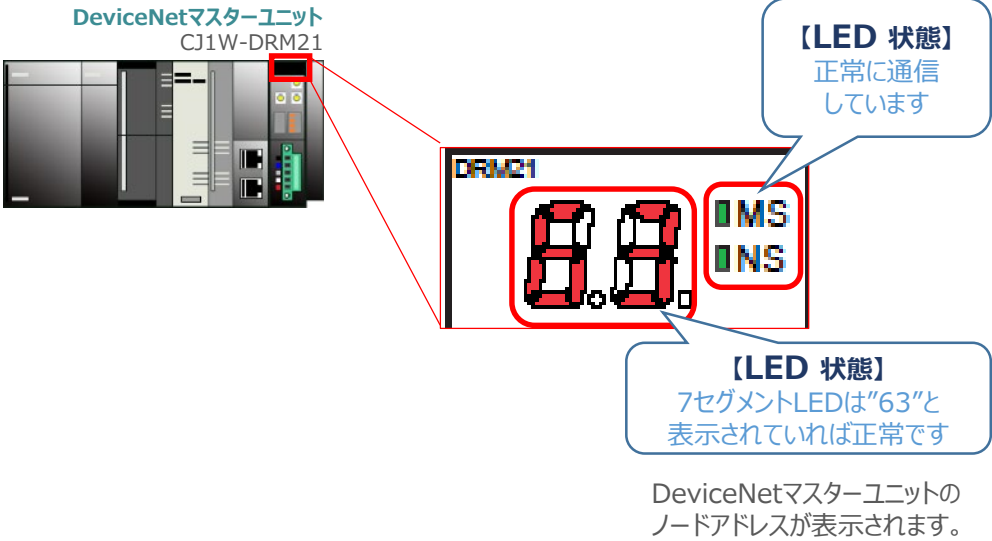
SCON側のLED表示

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

○：点灯、×：消灯、☆点滅（）内は点滅周期

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

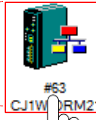
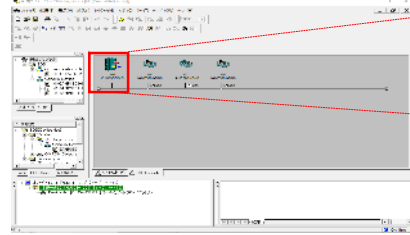
| ステータス LED | 色   | 表示状態 | 表示の意味         |
|-----------|-----|------|---------------|
| MS        | ■ 緑 | ●    | 正常状態          |
|           | ■ 赤 | ●    | 致命的な故障        |
|           | ■ 赤 | ★    | 軽微な故障         |
|           | -   | ×    | 電源供給なし        |
| NS        | ■ 緑 | ●    | オンライン／通信接続完了  |
|           | ■ 緑 | ★    | オンライン／通信未接続   |
|           | ■ 赤 | ●    | 致命的な通信異常      |
|           | ■ 赤 | ★    | 軽微な通信異常       |
|           | -   | ×    | オフライン／電源OFF状態 |

## 3 CX-Integratorからの 通信状態確認

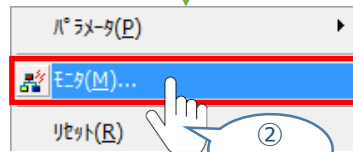
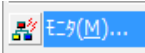
- ① DeviceNetマスターユニットを右クリックします。



CX-Integrator メイン画面

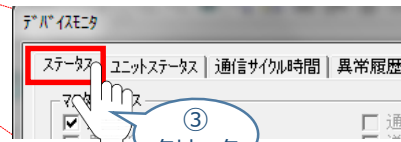
①  
右クリック

- ② モニタ(M)... をクリックします。

②  
クリック

- ③ デバイスモニタ 画面が表示されますので、**ステータス** をクリックします。

デバイスモニタ 画面

③  
クリック

- ④ デバイスモニタ 画面中 **スレーフ ステータス** の接続ユニット番号が**“#00”** (SCON 1号機) であるか確認します。“#00” でなければ変更します。

デバイスモニタ 画面



変更

SCON 1号機

- ⑤ ④の操作で、デバイスモニタ画面に“SCON 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項目を確認します。



SCON 1号機

デバイスモニタ 画面

1. “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

2. “スレーブステータス”は、“#00”が青色表示

3. “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



上記3項目を満たせば、DeviceNet通信は正常に行われています。

- ⑥ ④の操作を参考に接続ユニット番号を変更し、デバイスモニタ 画面に“SCON 2号機”、“SCON 3号機”の通信状態を表示させます。

画面の内容について、⑤で確認した3点を確認します。

デバイスモニタ 画面



SCON 2号機



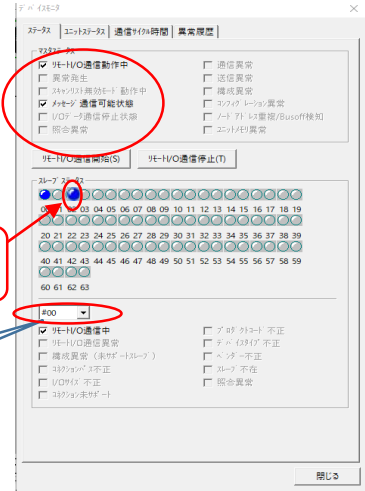
“#01”が青色表示

#01

デバイスモニタ 画面



SCON 3号機



“#02”が青色表示

#02

上記は、DeviceNet通信が正常に行われている状態を示しています。

## STEP 3

## 動作させる

- 1. IA-OSから動作させる ..... p72
- 2. PLCから動作させる ..... p84

# 1 IA-OSから動作させる

## 用意する物

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

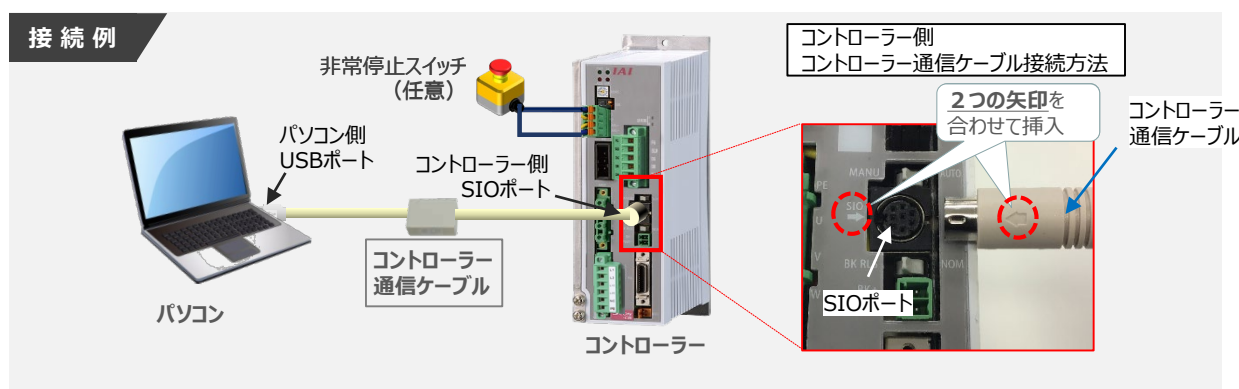
## 1

## IA-OSの接続



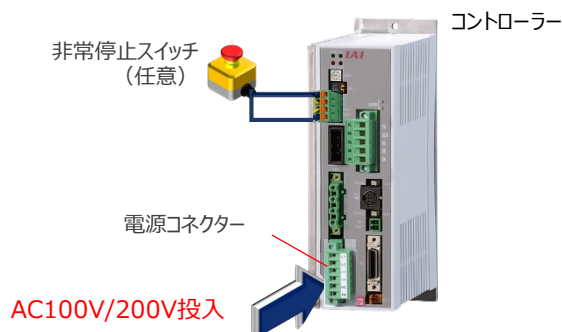
以下の手順から、アクチュエーターの動作を行います。  
動作をはじめる前に、アクチュエーター可動範囲内に干渉物がないか十分に確認してください。

- ① コントローラー通信ケーブルを下記接続図のように接続します。

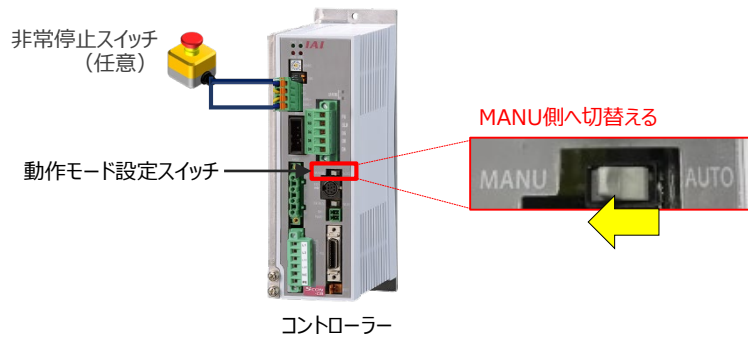


コントローラー“SIO”ポートにコントローラー通信ケーブルを接続する際は、上記赤枠内のとおり  
2つの矢印を合わせて、挿入してください。  
矢印が合っていない状態で挿込むと、コネクタを破損させる原因になります。

- ② コントローラー通信ケーブル接続後、コントローラー電源コネクタ部にコントローラーの電源電圧に合わせて、  
AC100VもしくはAC200V電源を投入します。



- ③ コントローラ前面パネルの動作モード設定スイッチを“MANU”側に切替えます。



## 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。

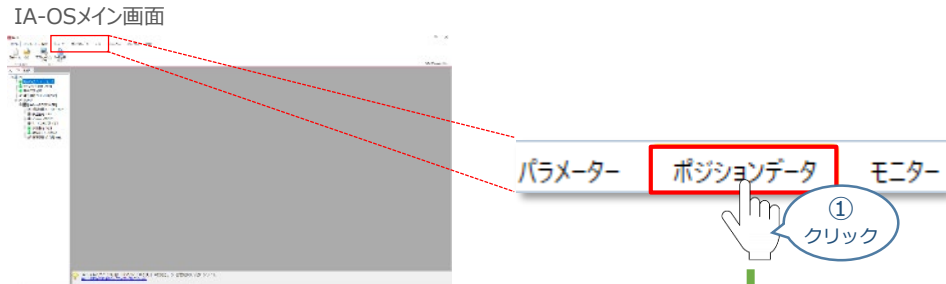
IAI ツールボックス 画面



## 3

## ポジションデータの設定

- ① IA-OSメイン画面上部の **ポジションデータ** をクリックします。

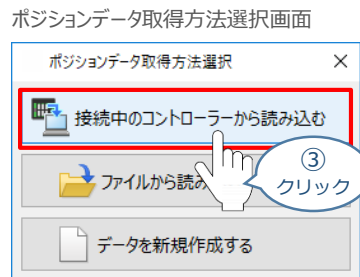


- ② **ポジションデータ編集** をクリックします。

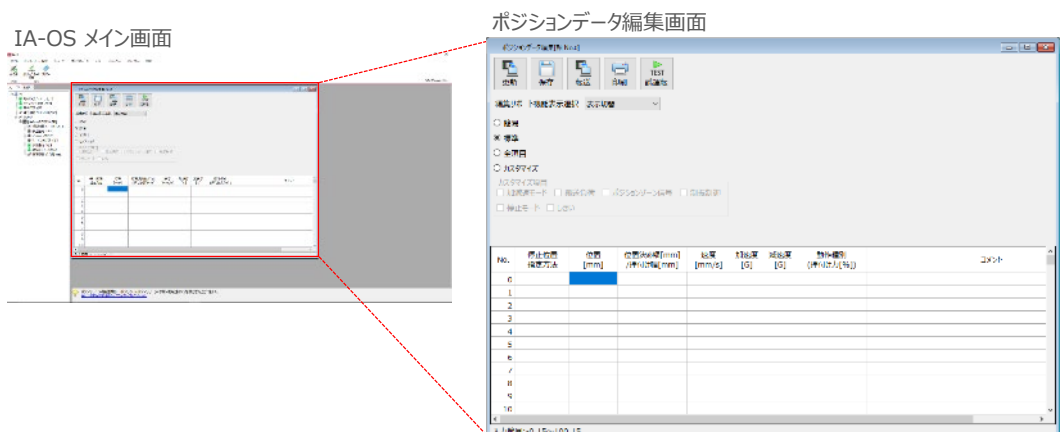


- ③ ポジションデータ取得方法選択画面が表示されます。

**接続中のコントローラーから読み込む** をクリックします。



- ④ ポジションデータ編集 画面が開きます。



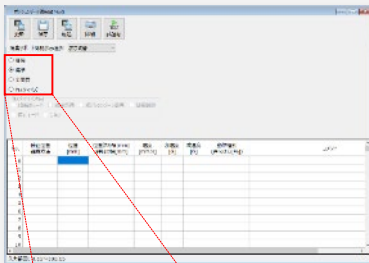
## 補 足

## 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、IA-OSのヘルプ機能を確認してください。

ポジションデータ編集 画面



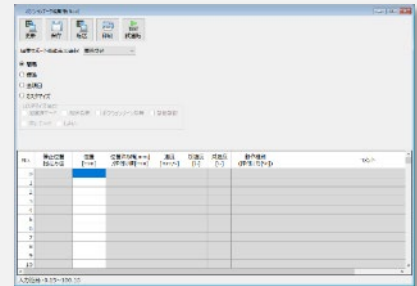
- ☐ 簡易
- ☒ 標準
- ☐ 全項目
- ☐ カスタマイズ

いずれかを選択

## ● 簡易

位置データのみ

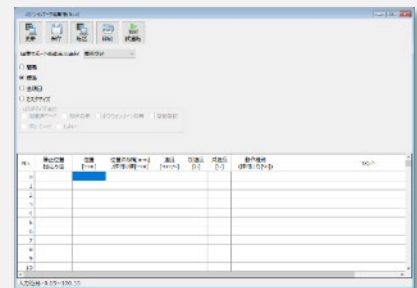
ポジションデータ編集（簡易）画面



## ● 標準

必要最小限表示

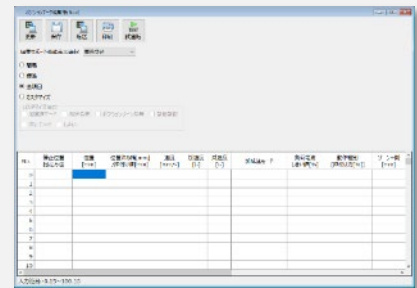
ポジションデータ編集（標準）画面



## ● 全項目

すべて表示

ポジションデータ編集（全項目）画面



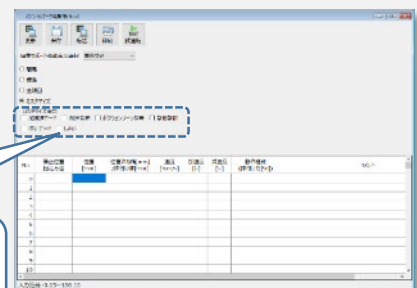
## ● カスタマイズ

表示させたい項目を選択できます

## 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

ポジションデータ編集（カスタマイズ）画面





## アクチュエーターの動作確認

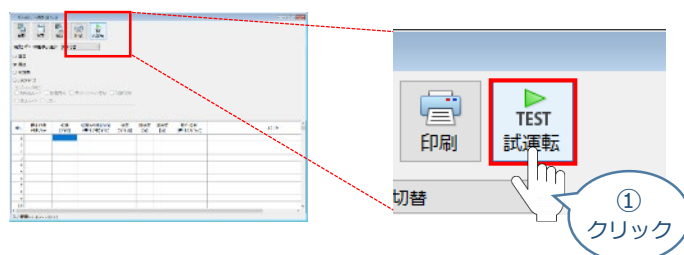
## 1

## 試運転画面への切替え

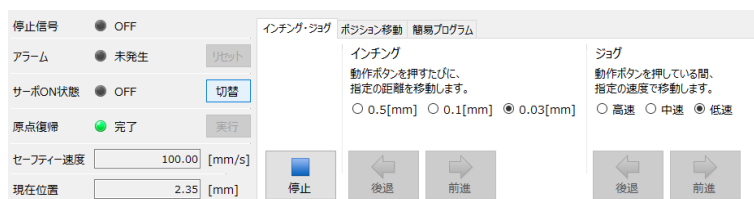
IA-OSからコントローラーに接続しているアクチュエーターを動かすために、試運転画面へ切替えます。

- 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。



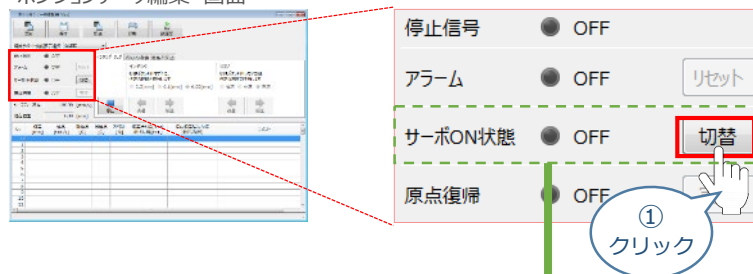
## 2

## アクチュエーターのモーターに電源を投入（サーボON）

## サーボON/OFF切替

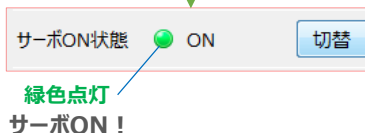
- ①  をクリックします。

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)



## 3 アクチュエーターを原点復帰させる



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などの可能性があります。



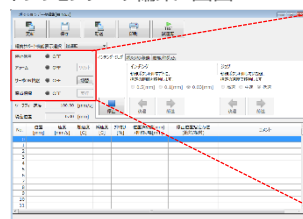
注意

バッテリーレスアブソリュート仕様のアクチュエーターは、原点復帰が完了した状態が保持されます。

## 原点復帰動作

- ① **実行** をクリックします。

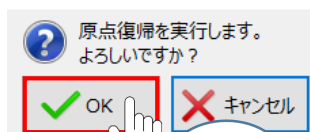
ポジションデータ編集 画面

原点復帰**未**完了状態①  
クリック

- ② 確認画面が表示されます。

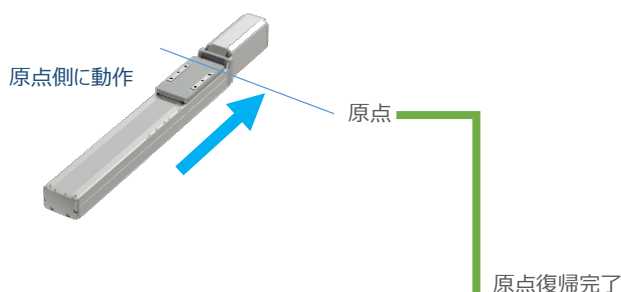
OKをクリックします。

確認

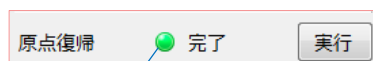
②  
クリック

⚠ アクチュエーターが動きます

- ③ アクチュエーターが原点復帰動作を開始します。



- ④ 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。

原点復帰**完了**

緑色点灯

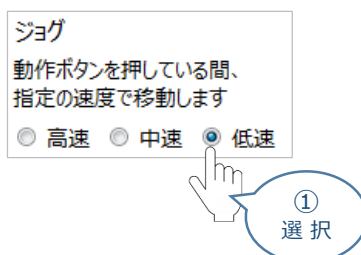
## 4 アクチュエーターをジョグ（JOG）動作させる

ポジションデータ編集 画面



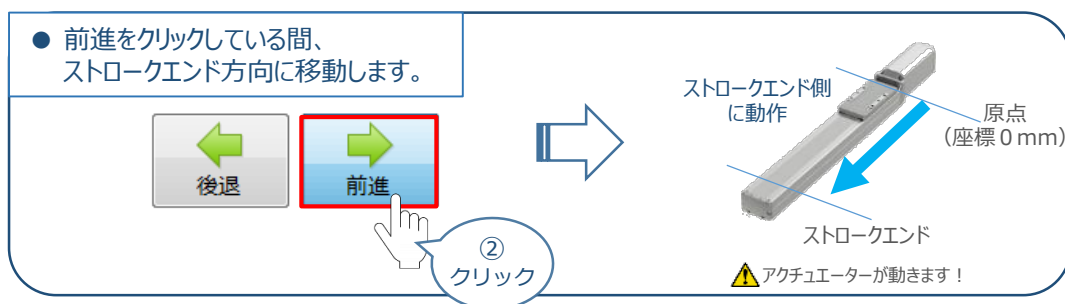
## ジョグ速度変更

- ① 下図のとおり、ジョグ速度は3段階で変更できます。



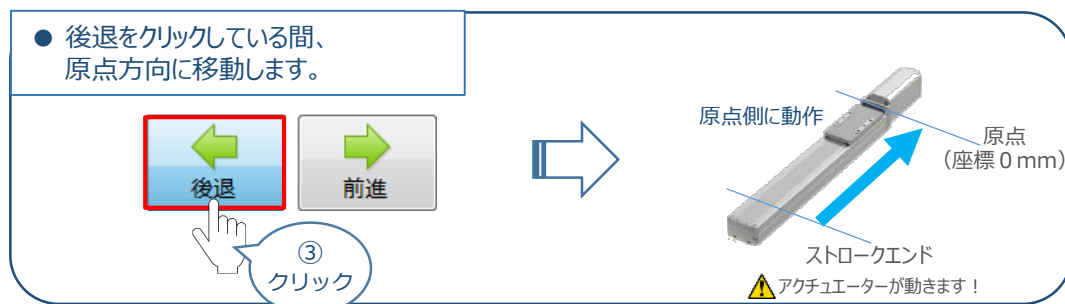
## ジョグ動作（プラス方向）

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



## ジョグ動作（マイナス方向）

- ③  をクリックすると、アクチュエーターが原点方向に移動します。



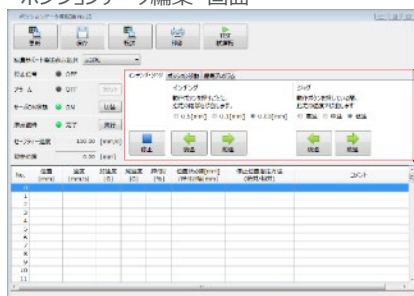
## 5

## ポジション（目標位置）の登録

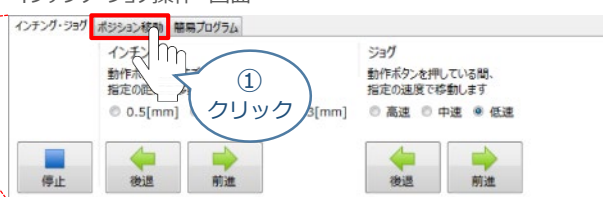
※ ポジションデータ編集画面は“標準”の表示で説明します。

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

ポジションデータ編集画面



インチング・ジョグ操作画面

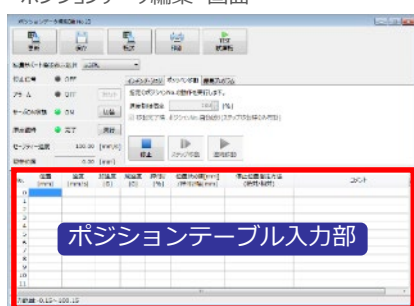


ポジション移動操作画面



- 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]”をクリックして選択します。  
“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<br>[mm] | 速度<br>[mm/s] | 加速度<br>[G] | 減速度<br>[G] | 押付け<br>[%] | 位置決め幅[mm]<br>/押付け幅[mm] | 停止位置指定方法<br>(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<br>[mm] | 速度<br>[mm/s] | 加速度<br>[G] | 減速度<br>[G] | 押付け<br>[%] | 位置決め幅[mm]<br>/押付け幅[mm] | 停止位置指定方法<br>(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  |            |              |            |            |            |                        |                     |      |

入力範囲: -0.15~100.15

位置を入力し“Enter”キーを押下すると速度および加速度、減速度などその他の欄には、あらかじめコントローラに登録されているアクチュエーター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。

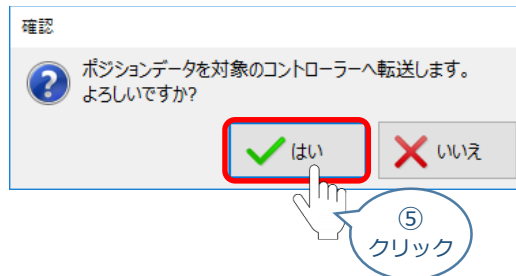
- ④ ポジションデータ編集画面の上部にある  をクリックします。

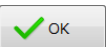
“ポジションデータ編集” 画面



- ⑤ 確認画面が表示されます。  をクリックします。

情報 画面



- ⑥ 情報画面が表示されます。  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<br>[mm] | 速度<br>[mm/s] | 加速度<br>[G] | 減速度<br>[G] | 押付け<br>[%] | 位置決め幅[mm]<br>/押付け幅[mm] | 停止位置指定方法<br>(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   |            |              |            |            |            |                        |                     |      |
| No. | 位置<br>[mm] | 速度<br>[mm/s] | 加速度<br>[G] | 減速度<br>[G] | 押付け<br>[%] | 位置決め幅[mm]<br>/押付け幅[mm] | 停止位置指定方法<br>(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  |            |              |            |            |            |                        |                     |      |

入力範囲:-0.15~100.15

## 6

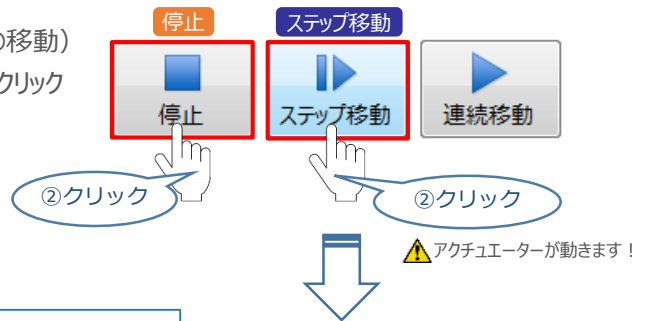
## 登録したポジション（目標位置）への移動

- 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<br>[mm] | 速<br>[mm] |
|-----|------------|-----------|
| 0   | 0.00       | 126       |
| 1   | 100.00     | 126       |

①選択

- ② ステップ移動（①で選択したポジションNo.への移動）させる場合“ポジション移動”欄の  をクリックします。



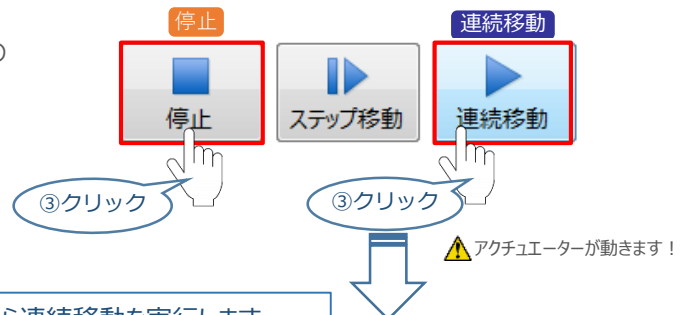
- 選択したポジションへの移動を実行します。

※停止させるときは



をクリック

- ③ 連続移動させる場合、“ポジション移動”欄の  をクリックします。



- 選択したポジションから連続移動を実行します。

※停止させるときは



をクリック

## 補 足

## 試運転動作時の速度について

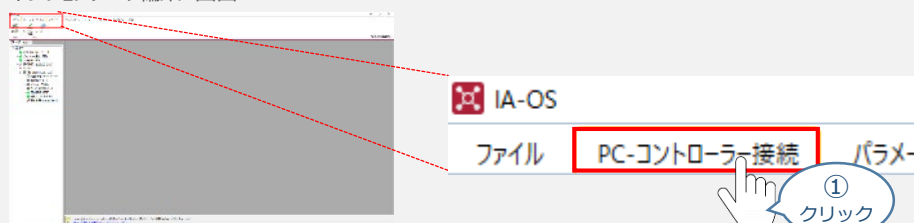
試運転を行う場合には、ステータスバーにある“セーフティー速度”機能の 有効 / 無効を確認してください。

セーフティー速度機能が有効になっている場合は、パラメーターNo.35 “セーフティー速度”に設定された速度で制限がかかるため、ポジションデータに設定された速度通りに動作しない可能性があります。

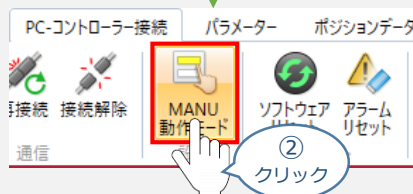
ポジションデータに設定された速度で試運転を行いたい場合は、以下の手順でセーフティー速度機能を無効化します。

- 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



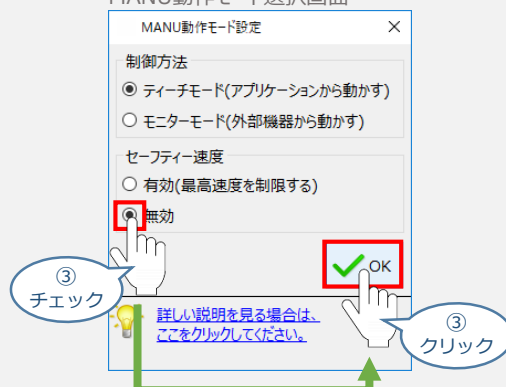
- ② **MANU 動作モード** をクリックします。



- ③ MANU動作モード選択画面が表示されます。

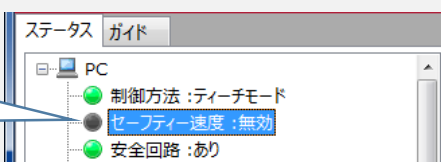
“セーフティー速度”の ☒ **無効** にチェックを入れ、**OK** をクリックします。

MANU動作モード選択画面



- ④ セーフティー速度が“無効”に切替わります。

セーフティー速度を無効に設定するとランプ部が消灯します。



## 2 PLCから動作させる

### 用意する物

コントローラー／アクチュエーター／パソコン／通信ケーブル  
モーター・エンコーダケーブル／PLC／フィールドネットワーク  
専用ケーブル

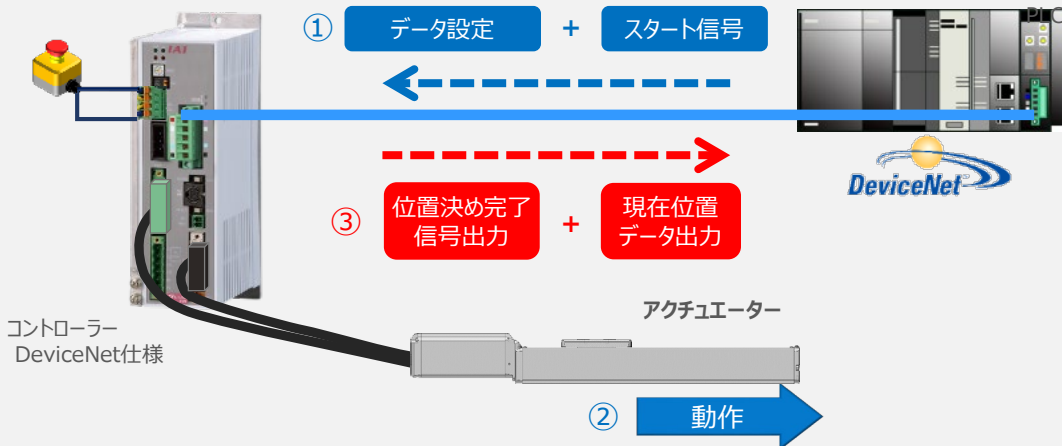
PLCからコントローラーに信号を入力することで、アクチュエーターは動作します。  
また、コントローラーからの信号出力を上位機器が受取することで、アクチュエーターの状態を把握することができます。  
動作モードによっては、現在位置データを数値でタイムリーにフィードバックできるタイプもあります。  
本書では、PLCを上位機器として接続する場合の例をご紹介します。

## PLCからの指令入力

### 接続例

### PLCとコントローラーの接続

- ① PLCからコントローラーへ各データの設定値を入力し、スタート信号を入力します。
- ② アクチュエーターが動作します。
- ③ コントローラーから位置決め完了信号が出力されます。



動作モードの違いにより、タイミングチャートが 3種類 あります。また、動作モード毎に“位置決め動作”、“押付け動作”の2例を示します。

- 1 位置決め動作（ポジション／簡易直値モード）
- 2 押付け動作（ポジション／簡易直値モード）
- 3 位置決め動作（ハーフ直値モード）
- 4 押付け動作（ハーフ直値モード）
- 5 位置決め動作（フル直値モード）
- 6 押付け動作（フル直値モード）



## 原点復帰動作

インクリメンタルエンコーダ仕様のアクチュエーターは電源投入後、原点復帰動作を行う必要があります。

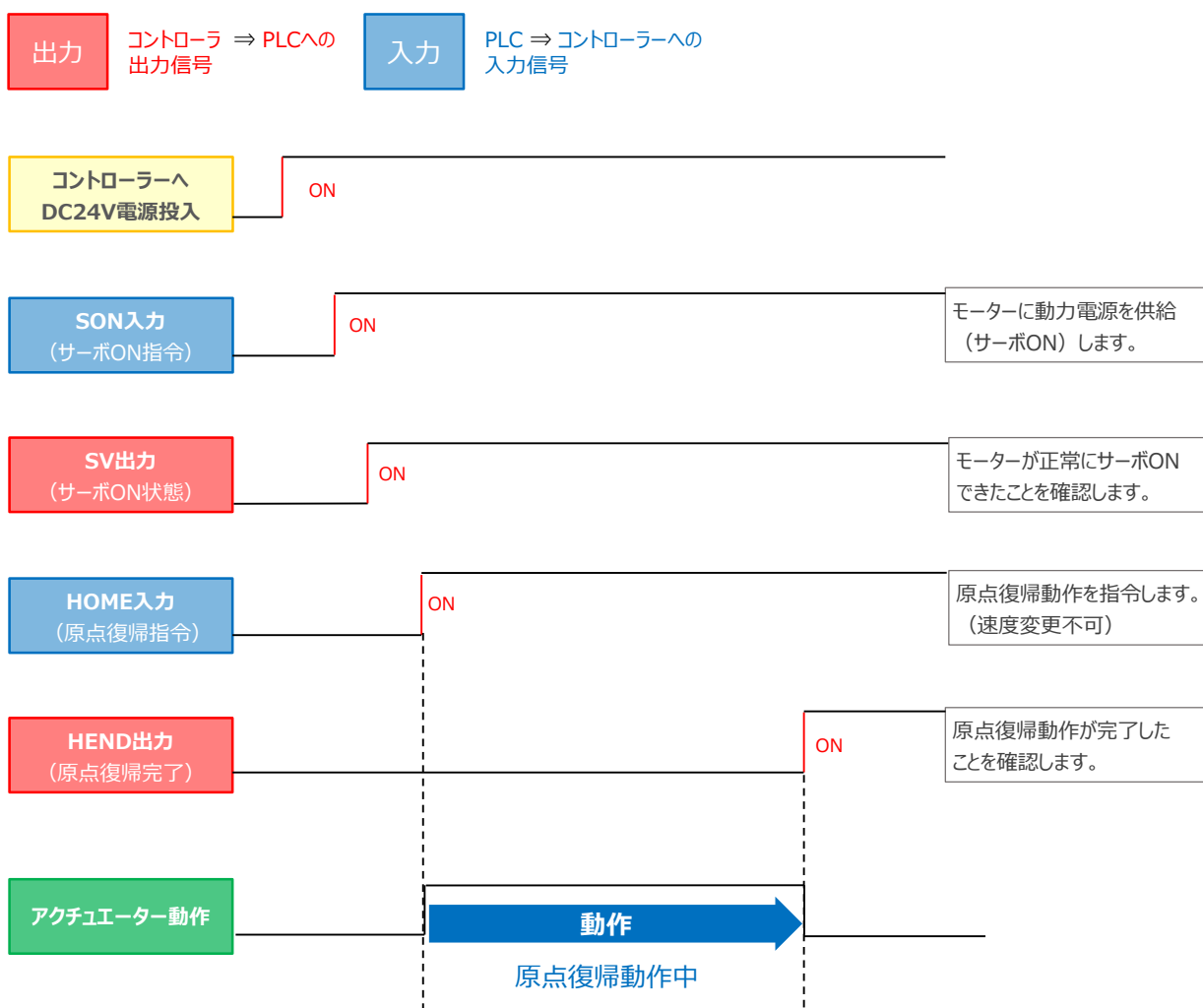
原点復帰動作についてタイミングチャートを示します。コントローラーのフィールドバス動作モードに関わらず、タイミングチャートは同様です。

＜電源投入＞ → ＜サーボON＞ → ＜原点復帰＞



注意

原点復帰を行う前に、アクチュエーター周囲に干渉物がないことを必ず確認してください。



注意

原点復帰速度は変更できません。

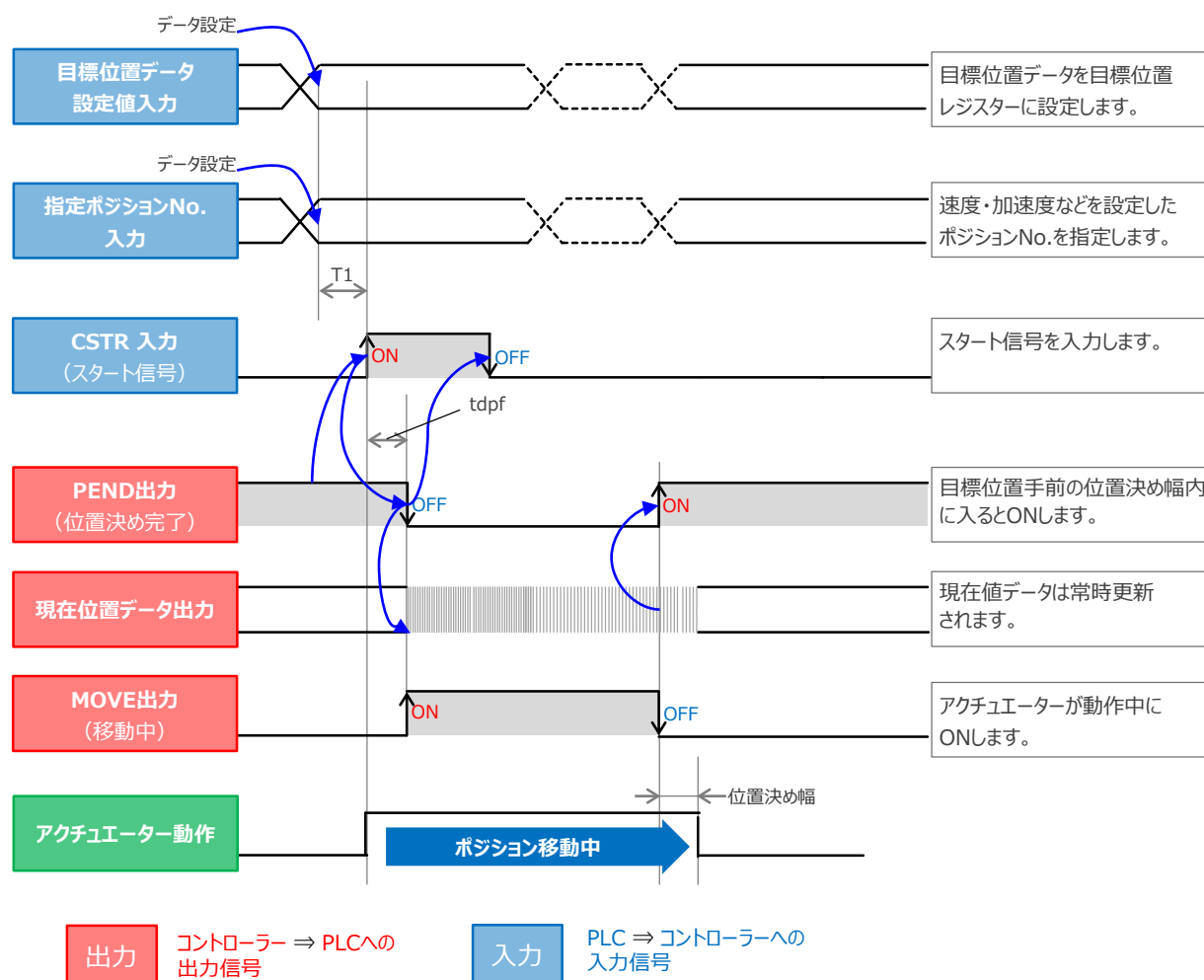
この速度を大きくすると、アクチュエーター動作部がメカエンドに当たる際の衝撃が大きくなり、長期的にアクチュエーター機構に悪影響を及ぼす、もしくは原点位置の誤差量が大きくなるなどの可能性があります。

## ポジション / 簡易直値モードでの運転

PLCの目標位置レジスターに位置データを書込み、速度、加減速度、位置決め幅、押付け電流制限値などはポジションテーブルで指定して運転します。

### 1 位置決め動作（ポジション／簡易直値モード）

- ① 目標位置以外のポジションデータ（速度、加減速度、位置決め幅など）をポジションテーブルに設定します。
- ② 以下タイムチャートに示す、PLCからコントローラーへ目標位置データ・ポジションNo.の設定、スタート信号のON/OFFを行います。



注意

※ T1：上位コントローラーのスキャンタイムを考慮し、データ設定とスタート信号入力の間隔を空けてください。

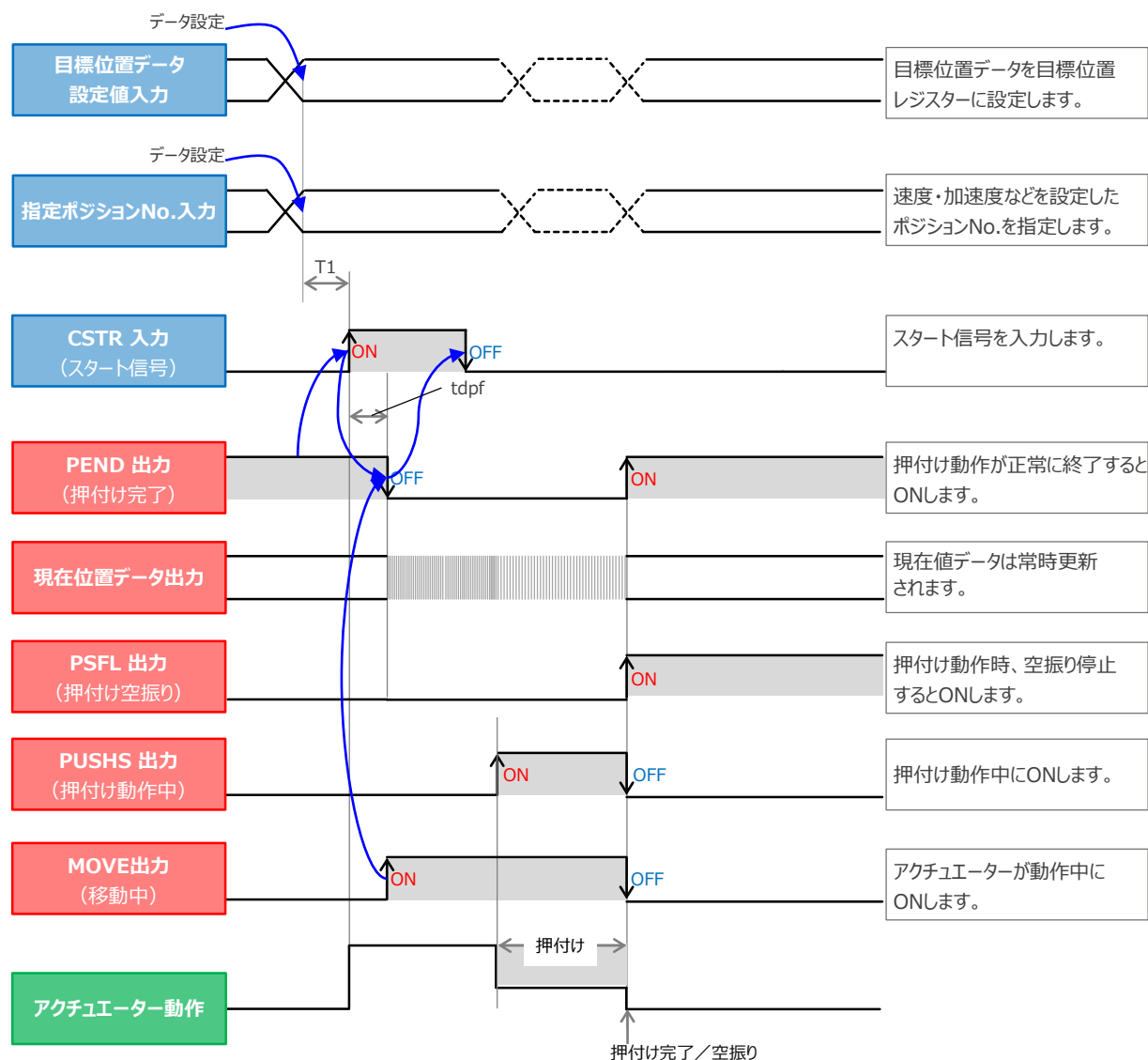
※  $Y_t + X_t \leq tdpf \leq Y_t + X_t + 3 \text{ [ms]}$

$Y_t$ : PLC ⇒ コントローラー伝送遅れ時間

$X_t$ : コントローラー ⇒ PLC伝送遅れ時間

## 2 押付け動作（ポジション／簡易直値モード）

- ① 目標位置以外のポジションデータをポジションテーブルに設定します。このとき、押付け動作を行うポジションデータの“押付け電流値”と押付ける距離を決める“位置決め幅”を設定します。
- ② 以下タイムチャートにならい、PLCからコントローラーへ目標位置データ・ポジションNo.の設定、スタート信号のON/OFFを行います。



出力

コントローラー ⇒ PLCへの  
出力信号

入力

PLC ⇒ コントローラーへの  
入力信号



注意

※ T1：上位コントローラーのスキャンタイムを考慮し、データ設定とスタート信号入力の間隔を空けてください。

※  $Y_t + X_t \leq tdpf \leq Y_t + X_t + 3 \text{ (ms)}$

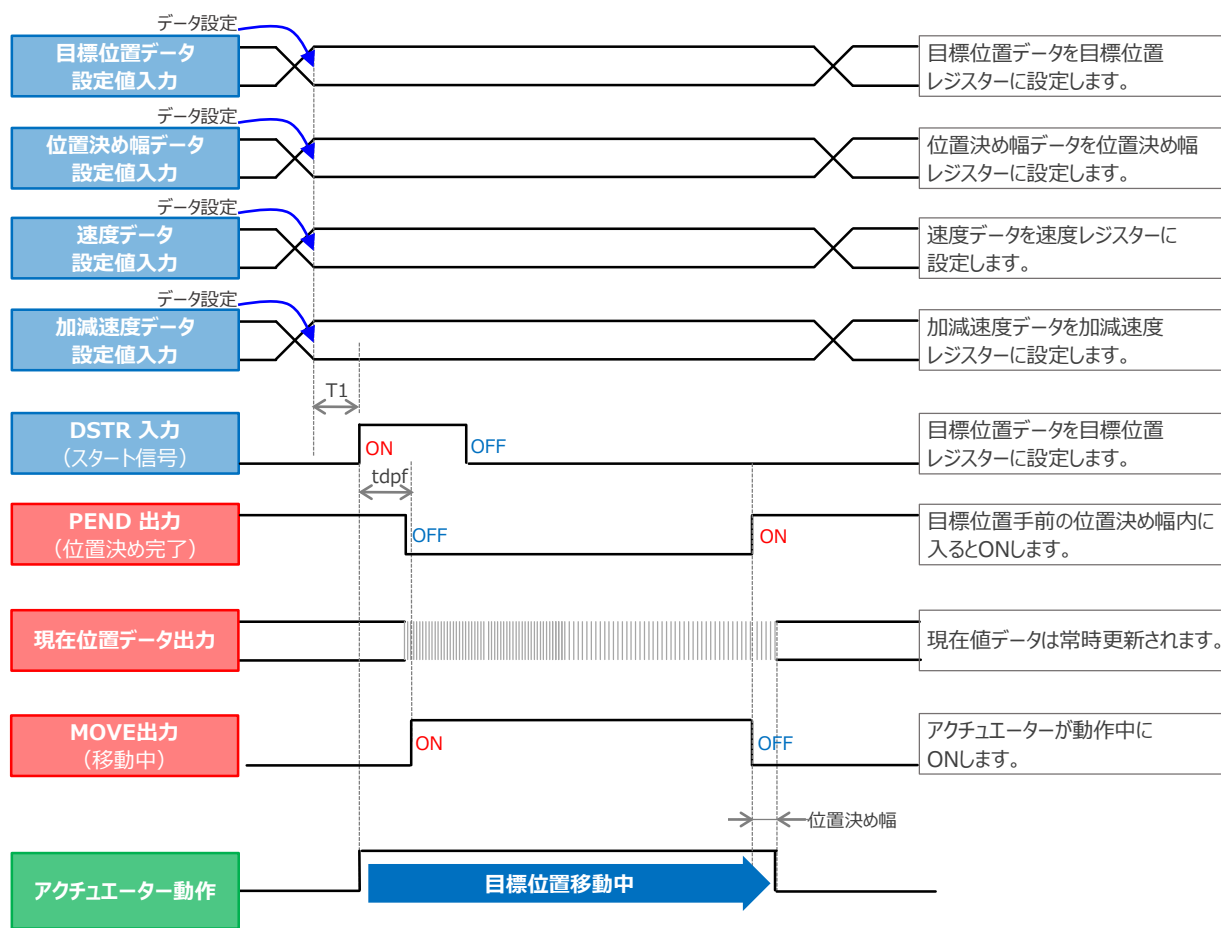
$Y_t$ : PLC ⇒ コントローラー伝送遅れ時間

$X_t$ : コントローラー ⇒ PLC伝送遅れ時間

## ハーフ直値モードでの運転

PLCの目標位置レジスタに位置データを書込み、速度、加減速度、位置決め幅、押付け電流制限値なども各データのレジスタに書込んで運転します。

### 3 位置決め動作（ハーフ直値モード）



出力

コントローラー ⇒ PLCへの  
出力信号

入力

PLC ⇒ コントローラーへの  
入力信号

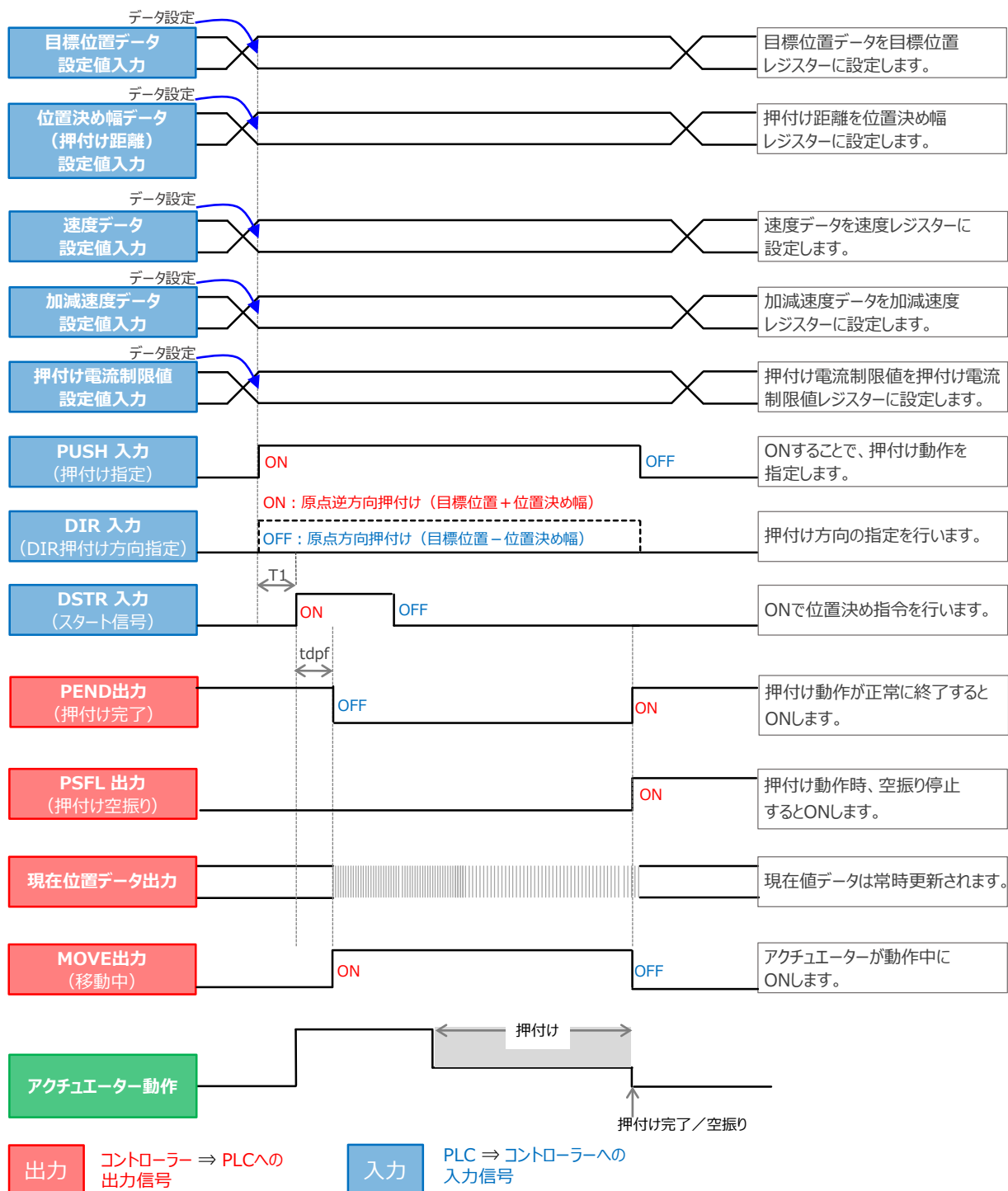
注意

- ※  $T1$  : 上位コントローラーのスキャンタイムを考慮し、データ設定とスタート信号入力の間隔を空けてください。
- ※  $Y_t + X_t \leq tdpf \leq Y_t + X_t + 3 \text{ (ms)}$

$Y_t$ : PLC ⇒ コントローラー伝送遅れ時間

$X_t$ : コントローラー ⇒ PLC伝送遅れ時間

## 4 押付け動作（ハーフ直値モード）



注意

※ T1 : 上位コントローラーのスキャンタイムを考慮し、データ設定とスタート信号入力の間隔を空けてください。

※  $Y_t + X_t \leq tdpf \leq Y_t + X_t + 3 \text{ [ms]}$

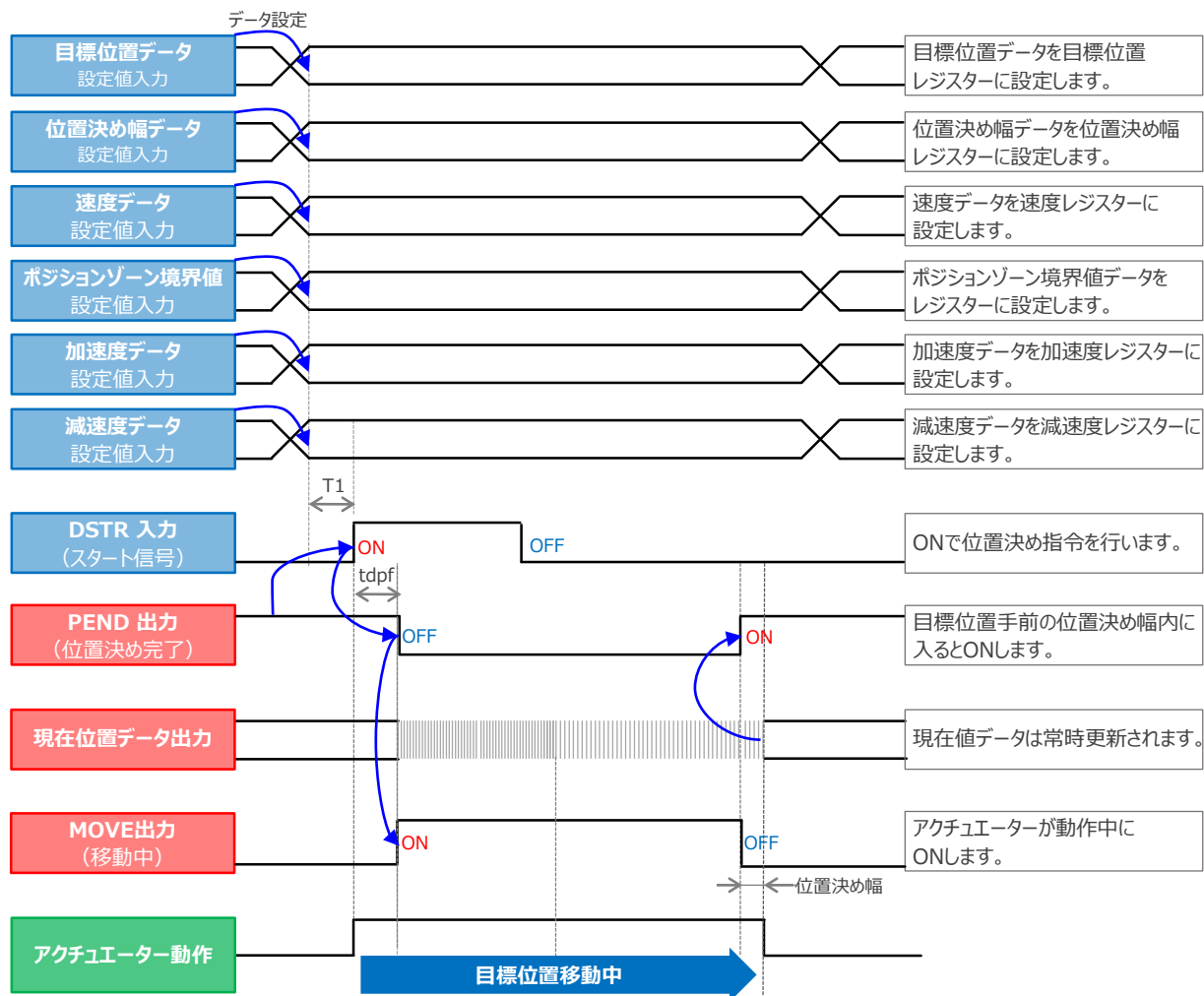
$Y_t$ : PLC ⇒ コントローラー伝送遅れ時間

$X_t$ : コントローラー ⇒ PLC伝送遅れ時間

## フル直値モードでの運転

位置決め動作に関するすべての値を直接数値で指定して運転します。

### 5 位置決め動作（フル直値モード）



出力

コントローラー ⇒ PLCへの  
出力信号

入力

PLC ⇒ コントローラーへの  
入力信号

注意

※ T1：上位コントローラーのスキャンタイムを考慮し、データ設定とスタート信号入力の間隔を空けてください。

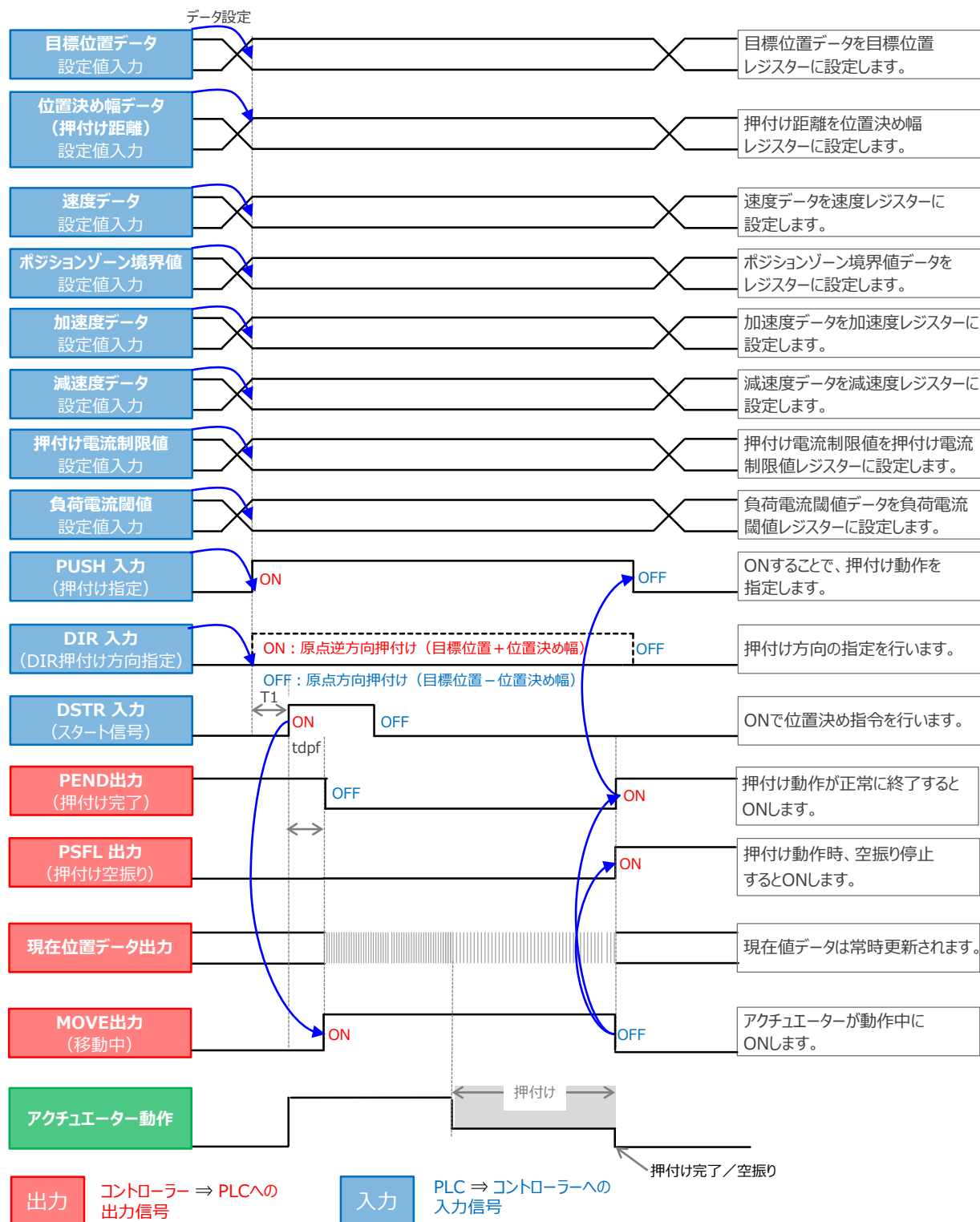
※  $Y_t + X_t \leq tdpf \leq Y_t + X_t + 3 \text{ [ms]}$

$Y_t$ : PLC ⇒ コントローラー伝送遅れ時間

$X_t$ : コントローラー ⇒ PLC伝送遅れ時間

## 6

## 押付け動作



注意

※ T1 : 上位コントローラーのスキャンタイムを考慮し、データ設定とスタート信号入力の間隔を空けてください。

※  $Y_t + X_t \leq tdpf \leq Y_t + X_t + 3(ms)$

$Y_t$ : PLC ⇒ コントローラー伝送遅れ時間

$X_t$ : コントローラー ⇒ PLC伝送遅れ時間

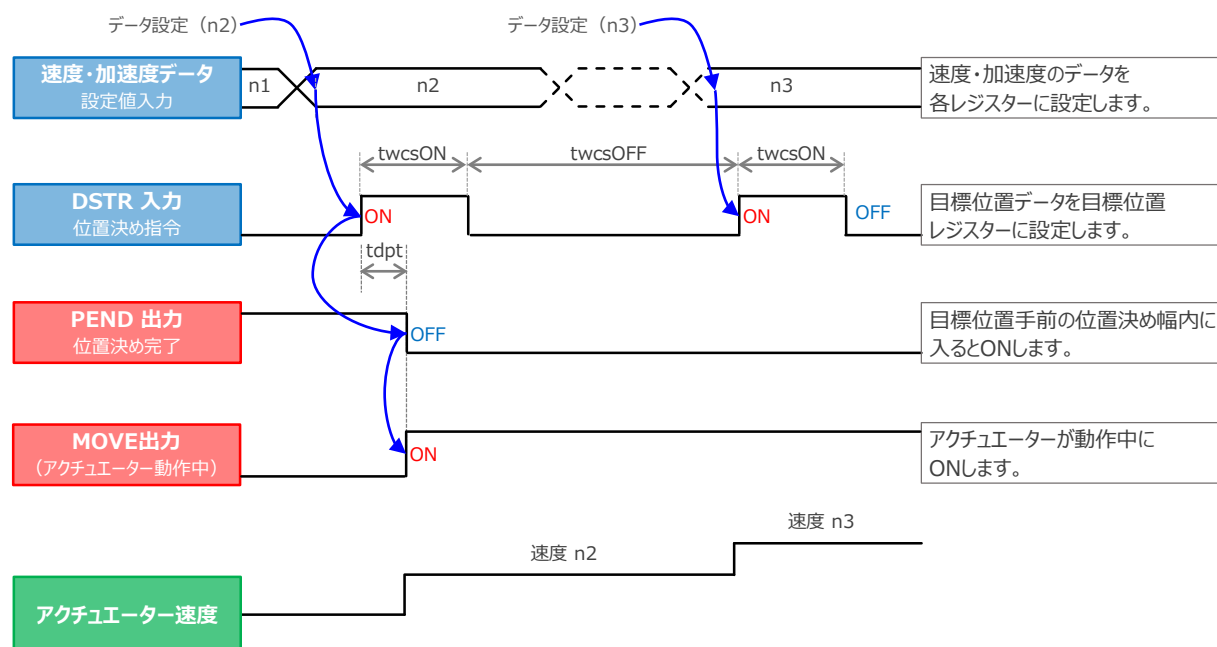


## 移動中のデータ変更

ハーフ直値モード、フル直値モードは移動中に目標位置データ、加減速データ、速度データ、位置決め幅、押付け時電流制限値の中で出力データレジスターで設定している値を変更することが可能です。

データ変更を行った後、位置決め指令（DSTR）をtdpf以上“ON”にします。

また、DSTRを“OFF”にした後、次のDSTRを“ON”にするまでの時間は、twcsON + twcsOFF以上開けてください。



注意

1. 速度の設定がされていない場合、または設定が0の場合は停止したままとなり、アラームにはなりません。
2. 移動中に、速度設定を0に変更した場合は減速停止し、アラームにはなりません。
3. 移動中に、加減速度／速度データだけを変更する場合でも目標位置データの設定が必要です。
4. 移動中に、目標位置だけを変更する場合でも、加減速度・速度データの設定が必要です。

## 改版履歴

- 2021.3** 1A 初版発行
- 2023.4** 1B 軽微な誤記修正
- 2025.1** 2A ●軽微な誤記修正  
●STEP2-1.2,STEP3-1  
IA-OS立上げ手順削除  
●動作モード（ポジション/簡易直値モード2、ハーフ直値モード2、  
リモートI/Oモード2、フル直値モード2）の追加



株式会社 **アイエイアイ**

|        |                                                 |                                   |
|--------|-------------------------------------------------|-----------------------------------|
| 本社・工場  | 〒424-0114 静岡県静岡市清水区庵原町1210                      | TEL 054-364-5105 FAX 054-364-2589 |
| 東京営業所  | 〒105-0014 東京都港区芝3-24-7 芝エクス-ジビルディング 4F          | TEL 03-5419-1601 FAX 03-3455-5707 |
| 大阪営業所  | 〒530-0005 大阪府大阪市北区中之島6-2-40 中之島インテス14F          | TEL 06-6479-0331 FAX 06-6479-0236 |
| 名古屋支店  |                                                 |                                   |
| 名古屋営業所 | 〒460-0008 愛知県名古屋市中区栄5-28-12 名古屋若宮ビル 8F          | TEL 052-269-2931 FAX 052-269-2933 |
| 小牧営業所  | 〒485-0029 愛知県小牧市中央1-271 大垣共立銀行 小牧支店ビル 6F        | TEL 0568-73-5209 FAX 0568-73-5219 |
| 四日市営業所 | 〒510-0086 三重県四日市市諏訪栄町1-12 朝日生命四日市ビル 6F          | TEL 059-356-2246 FAX 059-356-2248 |
| 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  | 〒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 埼玉県熊谷市籠原南1-312あかりビル 5F                | TEL 048-530-6555 FAX 048-530-6556 |
| 茨城営業所  | 〒300-1207 茨城県牛久市ひたち野東5-3-2 ひたち野うしく池田ビル 2F       | TEL 029-830-8312 FAX 029-830-8313 |
| 多摩営業所  | 〒190-0023 東京都立川市柴崎町3-14-2 BOSENビル 2F            | TEL 042-522-9881 FAX 042-522-9882 |
| 甲府営業所  | 〒400-0031 山梨県甲府市丸の内2-12-1ミサトビル 3 F              | TEL 055-230-2626 FAX 055-230-2636 |
| 厚木営業所  | 〒243-0014 神奈川県厚木市旭町1-10-6シャンロック石井ビル 3F          | TEL 046-226-7131 FAX 046-226-7133 |
| 長野営業所  | 〒390-0852 長野県松本市島立943 ハーモネットビル401               | TEL 0263-40-3710 FAX 0263-40-3715 |
| 静岡営業所  | 〒424-0114 静岡県静岡市清水区庵原町1210                      | TEL 054-364-6293 FAX 054-364-2589 |
| 浜松営業所  | 〒430-0936 静岡県浜松市中央区大工町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1-1-7 金沢けやき大通りビル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 兵庫県明石市樽屋町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 愛媛県松山市樽味4-9-22フォーレスト 21 1F            | TEL 089-986-8562 FAX 089-986-8563 |
| 福岡営業所  | 〒812-0013 福岡県福岡市博多区博多駅東3-13-21エフビルWING 7F       | TEL 092-415-4466 FAX 092-415-4467 |
| 大分営業所  | 〒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)<br>土、日、祝日8：00AM～5：00PM<br>(年末年始を除く) |                       |
| フリー<br>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](http://www.iai-robot.co.jp)