

マシンオートメーションコントローラ NJシリーズ

# EtherNet/IP™ 接続ガイド

## 株式会社アイエイアイ

テーブルトップ型ロボット編  
(TTA シリーズ)

Network  
Connection  
Guide

## 著作権・商標について

---

スクリーンショットはマイクロソフトの許可を得て使用しています。

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

ODVA、EtherNet/IP™ は、ODVA の商標です。

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

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

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

---

## 目次

1. 関連マニュアル.....	1
2. 用語と定義.....	2
3. 注意事項.....	4
4. 概要.....	5
5. 対象機器とデバイス構成.....	6
5.1. 対象機器.....	6
5.2. デバイス構成.....	7
6. EtherNet/IP の設定内容.....	9
6.1. パラメータ.....	10
6.2. グローバル変数テーブル.....	11
6.3. タグセット.....	12
6.4. タグデータリンクテーブル.....	12
7. EtherNet/IP の接続手順.....	13
7.1. 作業の流れ.....	13
7.2. アイエイアイ製テーブルトップ型ロボットの設定.....	15
7.3. コントローラの設定.....	22
7.4. EtherNet/IP 通信の確認.....	39
8. 初期化方法.....	45
8.1. コントローラの初期化.....	45
8.2. アイエイアイ製テーブルトップ型ロボットの初期化.....	45
9. 付録 プロジェクトファイルを使用した手順.....	46
9.1. 作業の流れ.....	46
9.2. コントローラの設定.....	47
10. 改訂履歴.....	49

## 1. 関連マニュアル

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

株式会社アイエイアイ（以下、アイエイアイ）およびオムロン株式会社（以下、オムロン）のマニュアルは以下のとおりです。

メーカー	Man.No.	形式	マニュアル名称
オムロン	SBCA-358	形 NJ501-□□□□ 形 NJ301-□□□□	NJ シリーズ CPU ユニット ユーザーズマニュアル ハードウェア編
オムロン	SBCA-359	形 NJ501-□□□□ 形 NJ301-□□□□	NJ シリーズ CPU ユニット ユーザーズマニュアル ソフトウェア編
オムロン	SBCD-359	形 NJ501-□□□□ 形 NJ301-□□□□	NJ シリーズ CPU ユニット内蔵 EtherNet/IP™ ポート ユーザーズマニュアル
オムロン	SBCA-362	形 SYSMAC-SE2□□□	Sysmac Studio Version 1 オペレーションマニュアル
オムロン	0969584-7	形 W4S1-05□ 形 W4S1-03B	取扱説明書 W4S1 産業用スイッチング ハブ（日/英語）
アイエイ アイ	MJ0320	形 TTA	テーブルトップ型ロボット TTA 取扱説明書
アイエイ アイ	MJ0308	形 TTA	EtherNet/IP 取扱説明書
アイエイ アイ	MJ0154	形 IA-101-TT-USB 形 IA-101-TTA-USB	株式会社アイエイアイ パソコン対応ソフト 取扱説明書

## 2. 用語と定義



用語	説明・定義
ノード	<p>コントローラやデバイスはEtherNet/IPポートを介してEtherNet/IPネットワークに接続されます。EtherNet/IPはネットワークに接続された、それぞれのEtherNet/IPポートを1ノードとして認識します。</p> <p>2つのEtherNet/IPポートを実装したデバイスがEtherNet/IPネットワークに接続されている場合、EtherNet/IPはこのデバイスを2ノードとして認識します。</p> <p>EtherNet/IPはネットワークに接続された、これらのノード間でデータを交換することにより、コントローラ間の通信やコントローラ/デバイス間の通信を実現します。</p>
タグ	<p>EtherNet/IPネットワーク上で交換されるデータの最小単位をタグと呼びます。タグはネットワーク変数名、または、物理アドレスとして定義され、各デバイスのメモリエリアに割り付けられます。</p>
タグセット	<p>EtherNet/IPネットワークでは、複数のタグで1つのデータ単位を構成し、このデータ単位を交換することができます。データ交換のために複数のタグで構成された、データ単位をタグセットと呼びます。オムロン製コントローラの場合、1つのタグセットに、8個までのタグを構成することができます。</p>
タグデータリンク	<p>EtherNet/IPでは、ユーザプログラムを必要とせず、タグやタグセットをノード間でサイクリックに交換することができます。この機能をタグデータリンクと呼びます。</p>
コネクション	<p>データの同期性を保証するデータ交換の単位をコネクションと呼びます。コネクションはタグやタグセットで構成されます。指定したノード間で、同期的なタグデータリンクを開設することを「コネクションを張る」と呼びます。コネクションが張られると、そのコネクションを構成するタグやタグセットは指定されたノード間で同期的に交換されます。コネクションを指定する方法として、「タグセット名（タグ名）」を指定する方法と、Assembly objectの「インスタンス番号」を指定する方法があります。Sysmac Studioでは、「インスタンス番号」を指定して、コネクションの設定を行います。</p>
コネクションタイプ	<p>タグデータリンクのコネクションには、2種類のコネクションタイプがあります。マルチキャスト (Multi-cast connection) とユニキャスト (Point to Point connection) になります。マルチキャストは、1パケットで1つの出力タグセットを複数のノードに送信します。一方、ユニキャストは、1つの出力タグセットを、各ノードに対して個別に送信します。このため、1つの出力タグセットを複数のノードに送信する場合、マルチキャストを使用した方が、通信負荷を減らすことができます。</p>

用語	説明・定義
オリジネータとターゲット	<p>タグデータリンクを行うためには、一方のノードが、「コネクション」と呼ぶ通信回線を開設要求（オープン）します。</p> <p>コネクションを開設（オープン）する方を「オリジネータ」と呼び、コネクションを開設（オープン）される方を「ターゲット」と呼びます。</p> <p>それぞれの通信するデータを「オリジネータ変数」および「ターゲット変数」と呼びます。</p> <p>Sysmac Studio では、「ターゲット変数」に「インスタンス番号」を指定します。</p>
タグデータリンクパラメータ	タグデータリンクの設定において、「タグ設定」「タグセット設定」「コネクション設定」の内容を一括にまとめた設定データのことを指します。
EDS ファイル	EtherNet/IP 機器の入出力点数や EtherNet/IP 経由設定可能なパラメータの書かれたファイルです。

## 3. 注意事項

- (1) 実際のシステム構築に際しては、システムを構成する各機器・装置の仕様をご確認のうえ、定格・性能に対し余裕を持った使い方をし、万一故障があっても危険を最小にする安全回路などの安全対策を講じてください。
- (2) システムを安全にご使用いただくため、システムを構成する各機器・装置のマニュアルや取扱説明書などを入手し、「安全上のご注意」「安全上の要点」など安全に関する注意事項を含め、内容を確認のうえ使用してください。
- (3) システムが適合すべき規格・法規または規制に関しては、お客様自身でご確認ください。
- (4) 本資料の一部または全部を、オムロン株式会社の許可なしに複写、複製、再配布することを禁じます。
- (5) 本資料の記載内容は、2014年9月時点のものです。  
本資料の記載内容は、改良のため予告なく変更されることがあります。

本資料で使われているマークには、次のような意味があります。

 <b>警告</b>	正しい取り扱いをしなければ、この危険のために、軽傷・中程度の傷害を負ったり万一の場合には重傷や死亡に至ったりする恐れがあります。また、同様に重大な物的損害をもたらす恐れがあります。
 <b>注意</b>	正しい取り扱いをしなければ、この危険のために、時に軽傷・中程度の傷害を負ったり、あるいは物的損害を受けたりする恐れがあります。



### 使用上の注意

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



### 参考

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

### 図記号の説明



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

## 4. 概要

本資料は、アイエイアイ製テーブルトップ型ロボット（TTA シリーズ）（以下、テーブルトップ型ロボット）を、オムロン製マシンオートメーションコントローラ NJ シリーズ（以下、コントローラ）と、EtherNet/IP で接続する手順とその確認方法をまとめたものです。

「6.EtherNet/IP の設定内容」と「7.EtherNet/IP の接続手順」で記載している設定内容および設定手順のポイントを理解することにより、EtherNet/IP のタグデータリンクを動作させることができます。



### 参考

「7.3.コントローラの設定」に記載している設定内容は、以下の「Sysmac Studio コンパクトプロジェクトファイル」（以下、プロジェクトファイル）にあらかじめ設定しています。本プロジェクトファイルの使用方法は、「9.付録 プロジェクトファイルを使用した手順」を参照してください。最新のプロジェクトファイルは、オムロンより入手してください。

名称	ファイル名	バージョン
Sysmac Studio コンパクトプロジェクトファイル（拡張子：csm2）	IAI_TTA_EIP_V200.csm2	Ver.2.00



## 5. 対象機器とデバイス構成

### 5.1. 対象機器

接続の対象となる機器は以下のとおりです。

メーカー	名称	形式
オムロン	NJ シリーズ CPU ユニット	形 NJ501-□□□□ 形 NJ301-□□□□
アイエイアイ	テーブルトップ型ロボット	形 TTA-□-I-□□-□□-□□-□-□-EP-□-□-□ 形 TTA-□-I-□□-□□-□□-□□-□-EP-□-□-□



#### 使用上の注意

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

5.2 項に記載されたバージョンより古いバージョンの機器は使用できません。

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



#### 参考

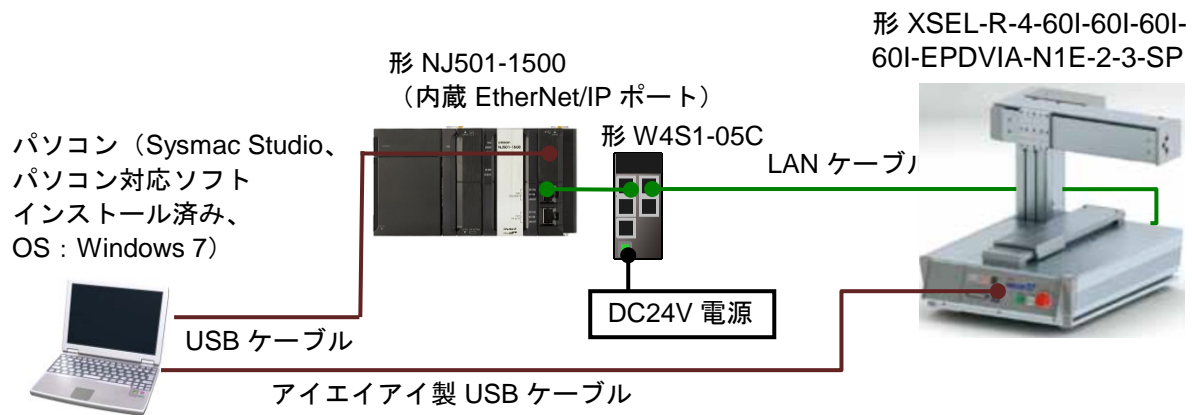
本資料は通信確立までの接続手順について記載したものであって、接続手順以外の操作、設置および配線方法は記載しておりません。機器の機能や動作に関しても記載しておりません。取扱説明書を参照するか、機器メーカーまでお問い合わせください。

(株式会社アイエイアイ <http://www.iai-robot.co.jp/>)

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

## 5.2. デバイス構成

本資料の接続手順を再現するための構成機器は以下のとおりです。



メーカー	名称	形式	バージョン
オムロン	NJ シリーズ CPU ユニット (内蔵 EtherNet/IP ポート)	形 NJ501-1500	Ver.1.09
オムロン	電源ユニット	形 NJ-PA3001	
オムロン	スイッチングハブ	形 W4S1-05C	Ver.1.00
—	DC24V 電源 (スイッチングハブ用)	—	
オムロン	Sysmac Studio	形 SYSMAC-SE2□□□	Ver.1.10
—	パソコン(OS : Windows 7)	—	
—	USB ケーブル (USB2.0 準拠 B コネクタ)	—	
—	LAN ケーブル (Ethernet カテゴリ 5 以上の STP (シールドツイストペア) ケーブル)	—	
アイエイアイ	テーブルトップ型ロボット	形 TTA-A2-I-20-20-NP-EP-E-2-1	Ver.2.1
アイエイアイ	IAI 製 USB ケーブル	形 CB-SEL-USB030 (パソコン対応ソフトに同梱)	
アイエイアイ	ダミープラグ	形 DP-2 (パソコン対応ソフトに同梱)	
アイエイアイ	パソコン対応ソフト	形 IA-101-TTA-USB	V10.00.00.00
アイエイアイ	EDS ファイル	IANP3802-EP0_V_2_1.eds	Ver.2.1



## 使用上の注意

該当の EDS ファイルを事前に準備してください。最新の EDS ファイルは、株式会社アイエイアイのホームページよりダウンロードが可能です。

株式会社アイエイアイ <http://www.iai-robot.co.jp/download/network/>

なお、入手できない場合には株式会社アイエイアイまでお問い合わせください。

**使用上の注意**

Sysmac Studio は、本項記載のバージョン以降に、オートアップデートしてください。

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

**参考**

DC24V 電源（スイッチングハブ用）に使用可能な電源仕様は、「取扱説明書 W4S1 産業用スイッチングハブ（日/英語）」(0969584-7)を参照してください。

**参考**

本資料ではコントローラとの接続に USB を使用します。USB ドライバのインストールについては、「Sysmac Studio Version 1 オペレーションマニュアル」(SBCA-362)の「付録 A-1 USB ケーブルで直接接続する場合のドライバのインストール方法」を参照してください。

**参考**

パソコン対応ソフトが対応するテーブルトップ型ロボットの機種および使用ケーブルなどの詳細は、「パソコン対応ソフト取扱説明書」(MJ0154)の「1.お使いになる前の準備」を参照してください。

## 6. EtherNet/IP の設定内容

本資料で設定するパラメータおよびグローバル変数、タグセット、タグデータリンクテーブルの仕様を示します。

以降の章では説明内容により、テーブルトップ型ロボットを、「相手機器」と略しています。

## 6.1. パラメータ

コントローラと相手機器を EtherNet/IP で接続するためのパラメータは、以下になります。本資料では、以下で構成されたテーブルトップ型ロボットで EtherNet/IP ボードのみを使用する場合について示します。

- ・標準 I/O コネクタ(I/O)は未接続にして、標準 I/O ポートと使用します。
- ・拡張 I/O スロット 1 (I/O2) に EtherNet/IP ボードを実装して、I/O2 フィールドバスとして使用します。
- ・拡張 I/O スロット 2 (I/O3) を未実装にして、I/O3 フィールドバスとして使用します。

項目	コントローラ (ノード 1)	テーブルトップ型ロボット (ノード 2)		
		I/O パラメータ		
		No.	設定値	設定内容
IP アドレス	192.168.250.1	132~135	192.168.250.2	—
サブネットマスク	255.255.255.0	136~139	255.255.255.0	—
標準 I/O				
固定割付時入力ポート開始 No.	—	2	0 <sup>※1</sup>	—
固定割付時出力ポート開始 No.	—	3	300 <sup>※2</sup>	—
異常監視	—	10	0	非監視
I/O2 フィールドバス				
リモート入力使用ポート数	—	14	16 <sup>※3</sup>	2byte 分
リモート出力使用ポート数	—	15	16 <sup>※3</sup>	2byte 分
固定割付時入力ポート開始 No.	—	16	048	EtherNet/IP 用 ポート開始 No.
固定割付時出力ポート開始 No.	—	17	348	EtherNet/IP 用 ポート開始 No.
異常監視	—	18	1	監視
通信速度	—	227	0	オートネゴシ エーション
I/O3 フィールドバス				
リモート入力使用ポート数	—	231	0	—
リモート出力使用ポート数	—	232	0	—
固定割付時入力ポート開始 No.	—	233	-1	—
固定割付時出力ポート開始 No.	—	234	-1	—
異常監視	—	235	0	非監視
通信速度	—	238	0	—

※1 入力ポート開始 No.は 0+ (8 の倍数) で行い、-1 を設定すると無効となります。設定範囲は-1 ~599 です。

※2 出力ポート開始 No.は 300+ (8 の倍数) で行い、-1 を設定すると無効となります。設定範囲は-1、300~599 です。

※3 使用ポート数の設定は 8 の倍数で行い、設定範囲は 0~240 です。



### 参考

テーブルトップ型ロボットのパラメータ (EtherNet/IP 通信設定およびポートの割り付け) に関する詳細については、「株式会社アイエイアイ EtherNet/IP 取扱説明書」(MJ0308)の「5.7 TTA の標準 I/O ポート」および「株式会社アイエイアイ テーブルトップ型ロボット TTA 取扱説明書」(MJ0320)の「5.1.I/O パラメータ」を参照してください。

## 6.2. グローバル変数テーブル

コントローラでは、タグデータリンクのデータをグローバル変数として扱います。グローバル変数の設定内容を以下に示します。

名称	データ型	ネットワーク公開	相手機器の割り当て	データサイズ (byte)
EIP002_Data_OUT	WORD	出力	入力ポート (ポート No.048~063)	2
EIP002_Data_IN	WORD	入力	出力ポート (ポート No.348~363)	2



### 参考

テーブルトップ型ロボットの I/O フォーマットに関する詳細については、「株式会社アイエイアイ EtherNet/IP 取扱説明書」(MJ0308)の「5.7 TTA の標準 I/O ポート」を参照してください。



### 使用上の注意

相手機器のタグデータリンクのデータサイズが奇数バイトの場合は、BOOL 型で宣言せず、BYTE 型で宣言してください。



### 参考

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

①BOOL[16] / ②ARRAY[0..15] OF BOOL

本資料では簡略化のため「BOOL[16]」と表記しています。

(上記の例は、16 個の配列要素を持つ BOOL 型のデータ型を意味しています。)

### 6.3. タグセット

タグデータリンクを行うためのタグセットの設定内容を以下に示します。  
タグセット内のデータは、以下の OUT No.および IN No.で設定します。

#### ■出力エリア（コントローラ→テーブルトップ型ロボット）

オリジネータ変数（タグセット名）		データサイズ(byte)
EIP002_OUT		2
OUT No.	グローバル変数名（タグ名）	データサイズ(byte)
1	EIP002_Data_OUT	2

#### ■入力エリア（コントローラ←テーブルトップ型ロボット）

オリジネータ変数（タグセット名）		データサイズ(byte)
EIP002_IN		2
OUT No.	グローバル変数名（タグ名）	データサイズ(byte)
1	EIP002_Data_IN	2

### 6.4. タグデータリンクテーブル

タグデータリンクテーブル（コネクション設定）の設定内容を以下に示します。  
赤枠内の値は、相手機器の EDS ファイルの値を使用します。

コネクション名	コネクション I/O タイプ	RPI (ms)	タイムアウト値
default_001	Exclusive Owner	50.0	RPI x 4

コネクション I/O タイプ	入力/出力	ターゲット変数 (相手機器の設定値：インスタンス番号)	サイズ (Byte)	オリジネータ変数 (タグセット名)	サイズ (Byte)	コネクションタイプ
Exclusive Owner	入力	100	2	EIP002_IN	2	Multi-cast connection
	出力	150	2	EIP002_OUT	2	Point to Point connection

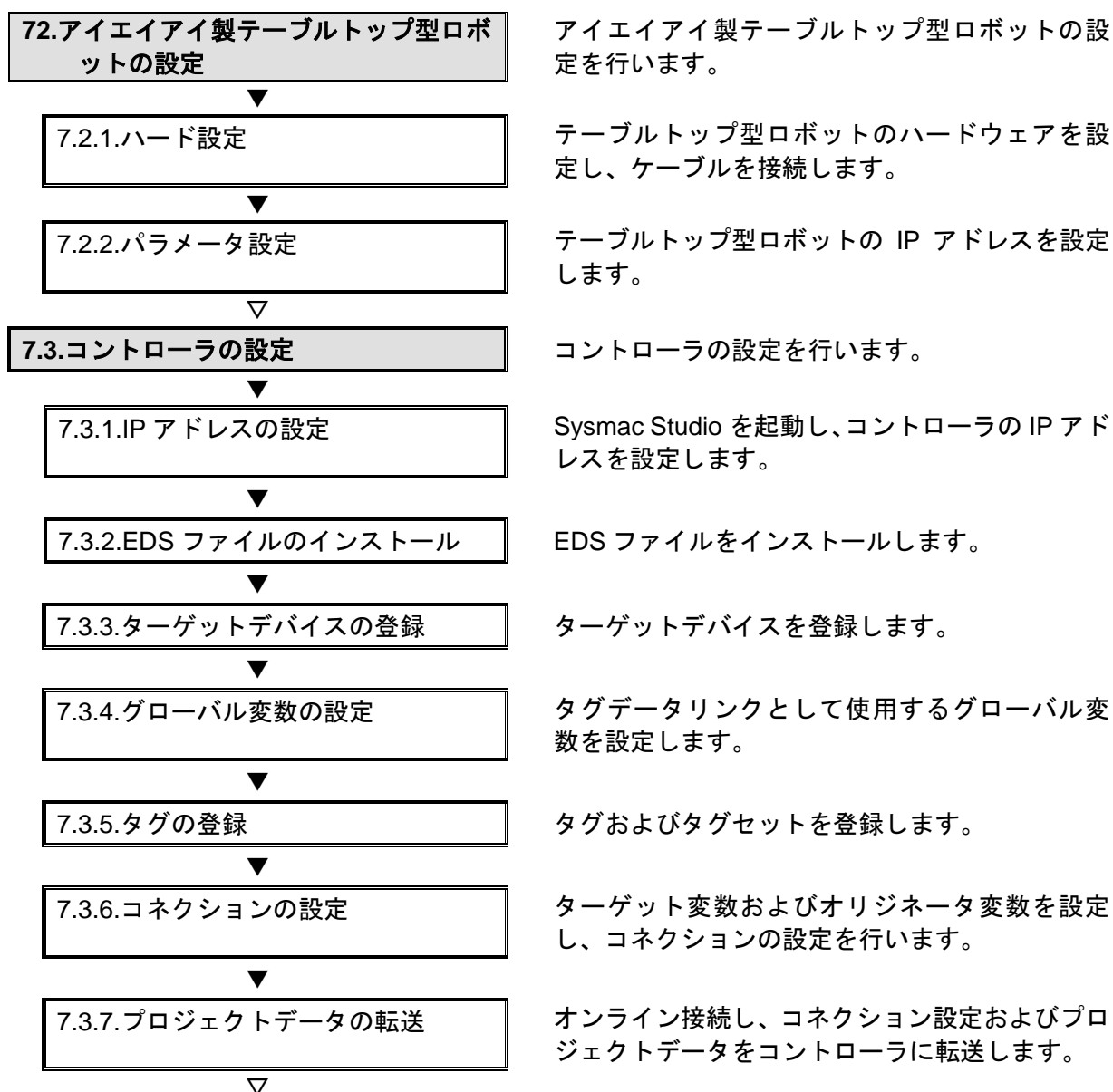
## 7. EtherNet/IP の接続手順

本章では、テーブルトップ型ロボットとコントローラを EtherNet/IP で接続する手順について記載します。

本資料では、コントローラおよびテーブルトップ型ロボットが工場出荷時の初期設定状態であることを前提として説明します。機器の初期化については「8.初期化方法」を参照してください。

### 7.1. 作業の流れ

EtherNet/IP のタグデータリンクを動作させるための手順は以下のとおりです。





**7.4.EtherNet/IP 通信の確認**

EtherNet/IP のタグデータリンクが正しく実行されていることを確認します。

**7.4.1.テーブルトップ型ロボットのエラー解除**

テーブルトップ型ロボットのエラーを解除します。

**7.4.2.接続状態の確認**

EtherNet/IP の接続状態を確認します。

**7.4.3.データ送受信の確認**

正しいデータが送受信されていることを確認します。

## 7.2. アイエイアイ製テーブルトップ型ロボットの設定

アイエイアイ製テーブルトップ型ロボットの設定を行います。

### 7.2.1. ハード設定

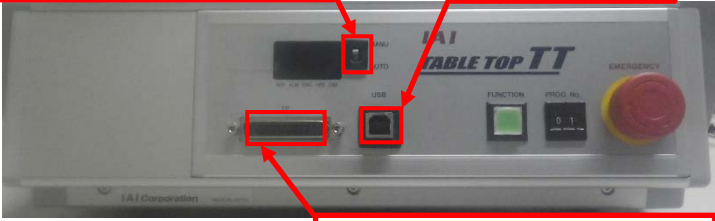


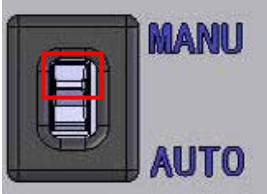

テーブルトップ型ロボットのハードウェアを設定し、ケーブルを接続します。



#### 使用上の注意

電源 OFF 状態で設定してください。

1	<p>テーブルトップ型ロボットの電源がOFF 状態であることを確認します。</p>	
2	<p>テーブルトップ型ロボット背面パネルの電源スイッチおよびコネクタの位置を、右図をもとに確認します。</p> <p>※本資料では、拡張 I/O スロット 1(I/O2)に EtherNet/IP 用ボードを実装しています。</p>	<p>(テーブルトップ型ロボット背面パネル)</p>
3	<p>電源コネクタに電源ケーブルを接続します。</p>	
4	<p>EtherNet/IP 用コネクタとスイッチングハブを LAN ケーブルで接続します。</p>	
5	<p>スイッチングハブに、DC24V 電源を接続します。</p>	

6	<p>テーブルトップ型ロボット前面のハードスイッチおよびコネクタの位置を、右図をもとに確認します。</p>	 <p>運転モード切替スイッチ</p> <p>USB コネクタ</p> <p>ティーチングツールコネクタ</p> <p>(テーブルトップ型ロボット前面パネル)</p>
7	<p>USB コネクタとパソコンをアイエイアイ製 USB ケーブルで接続します。</p>	 <p>アイエイアイ製 USB ケーブル</p> <p>USB コネクタ</p>
8	<p>ティーチングツールコネクタにダミープラグを接続します。</p>	 <p>ダミープラグ</p> <p>ティーチングツールコネクタ</p>
9	<p>運転モード切替スイッチを [MANU] 側に設定します。</p>	 <p>モード切替スイッチ</p>
10	<p>テーブルトップ型ロボット背面の電源スイッチを ON にして、テーブルトップ型ロボットに電源を投入します。</p>	 <p>電源スイッチ</p>

## 7.2.2. パラメータ設定

テーブルトップ型ロボットのパラメータの設定を行います。

パラメータ設定はパソコン対応ソフトで行いますので、対応ソフトを、あらかじめパソコンにインストールしてください。



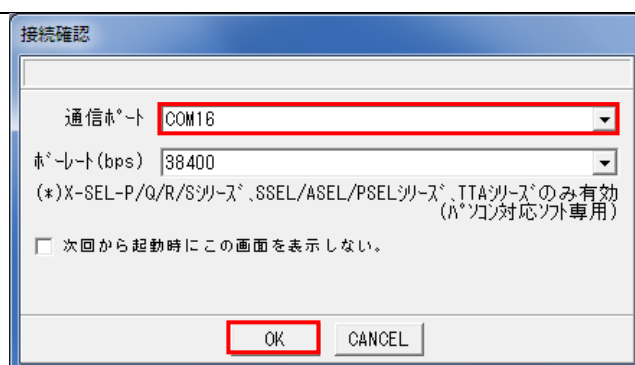
## 参考

対応ソフトのインストール方法については「パソコン対応ソフト取扱説明書」(MJ0154)を参照してください。

- 1 パソコンからパソコン対応ソフトを起動します。



- 2 起動時に、[接続確認] ダイアログが表示されます。  
[通信ポート]に接続した「COMポート番号」を選択し、[OK]をクリックします。

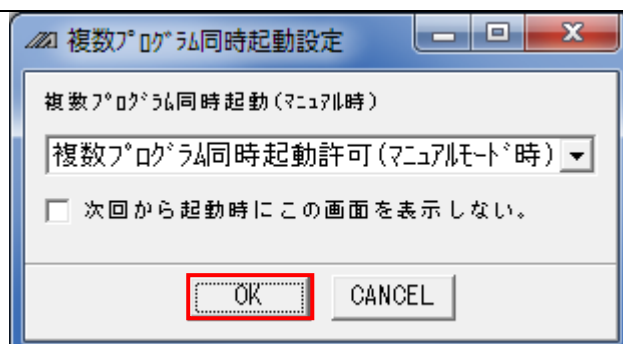


※パソコンのシリアルポートが複数存在する場合は、Windows のデバイスマネージャを表示し、「ポート (COM と LPT)」の下の「テーブルトップ型ロボットが接続された COM ポート番号 (右図の例：COM16)」と同じポートを選択します。

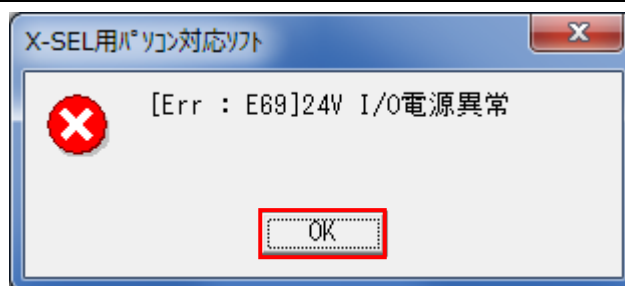


※デバイスマネージャの表示は [マイコンピュータ] を右クリックし、[プロパティ] を選択して、[ハードウェア] タブの [デバイスマネージャ] をクリックしてください。

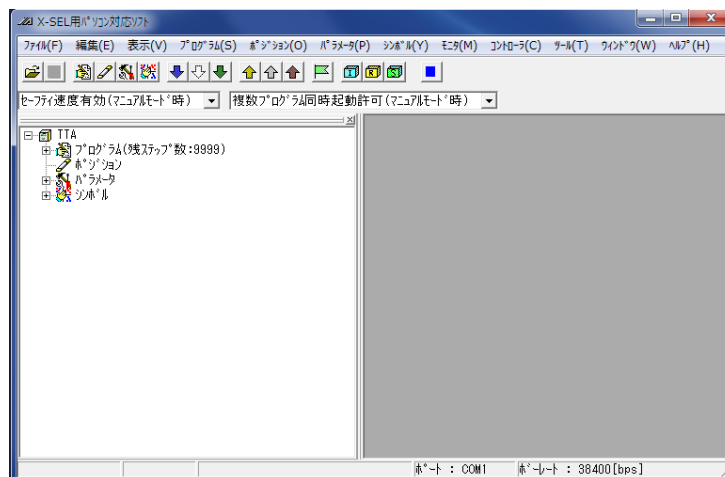
- 3 [複数プログラム同時起動設定] ダイアログが表示されますので、内容を確認し、[OK]をクリックします。



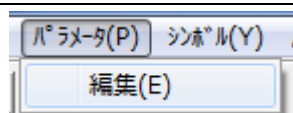
- 4 標準 I/O コネクタに 24V 電源を供給していないため、24V 電源異常の確認ダイアログが表示されます。  
問題がないことを確認し、[OK] をクリックします。



- 5 パソコン対応ソフトが起動されます。



- 6 メニューバーから [パラメータ] - [編集] を選択します。



- 7 [パラメータ編集] ダイアログが表示されますので、No.2、No.3、No.10、No.14 から No.18 までのパラメータを以下のとおりに設定します。

No2 : 0  
No3 : 300  
No10 : 0  
No14 : 16  
No15 : 16  
No16 : 48  
No17 : 348  
No18 : 1



※変更したパラメータは赤字で表示されます。

- 8 [パラメータ編集] ダイアログの No.132 から No.139 までのパラメータを以下のとおりに設定します。

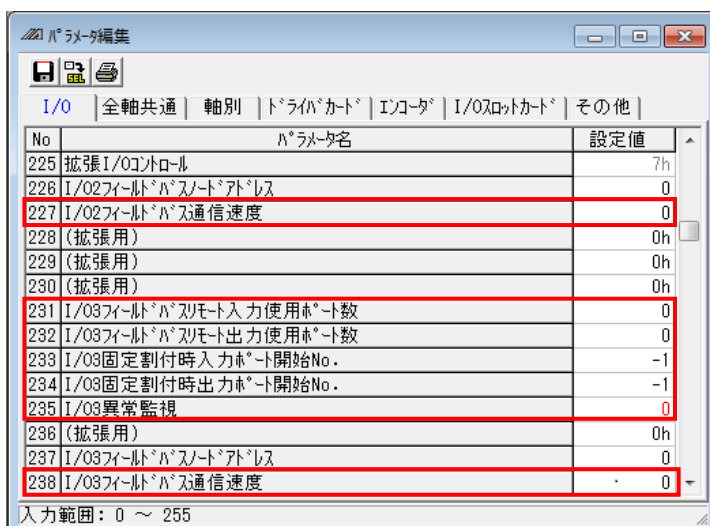
No132 : 192  
 No133 : 168  
 No134 : 250  
 No135 : 2  
 No136 : 255  
 No137 : 255  
 No138 : 255  
 No139 : 0

※変更したパラメータは赤字で表示されます。



- 9 [パラメータ編集] ダイアログの No.227、No.231~No.235、No.238のパラメータを以下のとおりに設定します。

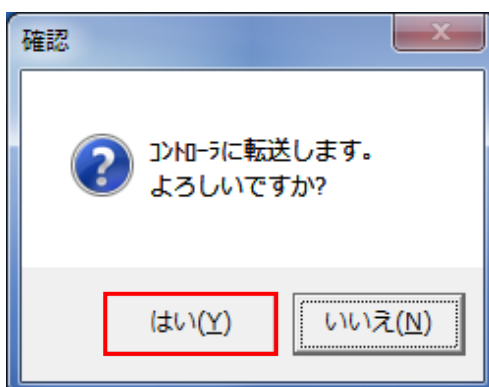
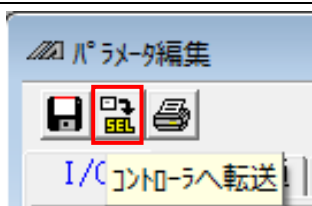
No227 : 0  
 No231 : 0  
 No232 : 0  
 No233 : -1  
 No234 : -1  
 No235 : 0  
 No238 : 0



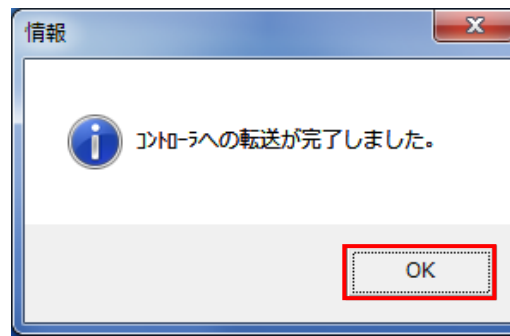
- 10 パラメータ設定後は、[ ] (コントローラへ転送)] をクリックします。

[確認] ダイアログが表示されますので、内容を確認し、[はい] をクリックします。

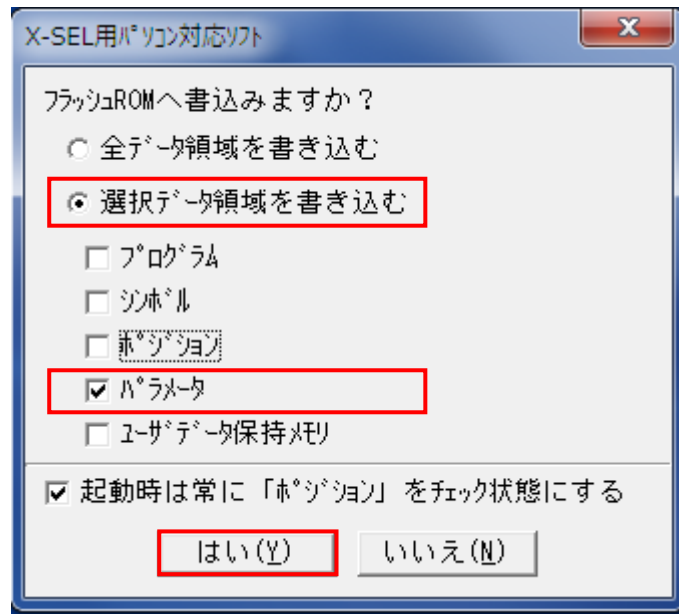
※パラメータの設定値に変更がない場合は、手順 11~15 の画面は表示されませんので、手順 16 へ進んでください。



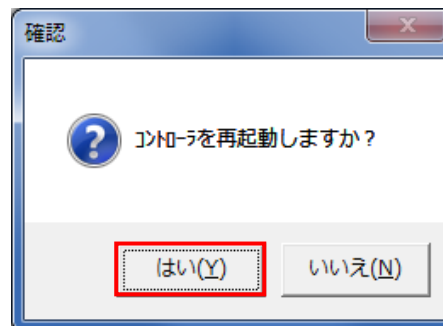
- 11 [情報] ダイアログが表示されますので、内容を確認し、[OK] をクリックします。



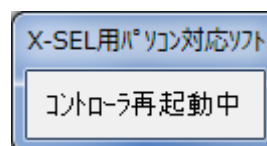
- 12 右図のダイアログが表示されますので、「選択データ領域を書き込む」を選択し、「パラメータ」にチェックをつけて、[はい] をクリックします。



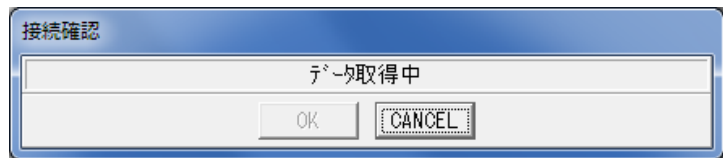
- 13 [確認] ダイアログが表示されますので、内容を確認し、[はい] をクリックします。



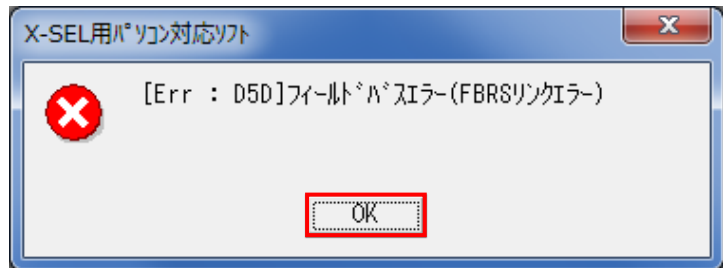
- 14 テーブルトップ型ロボットが再起動すると右図のダイアログが表示されます。



- 15 テーブルトップ型ロボットとパソコンが再接続すると右図のダイアログの表示がされなくなります。



「フィールドバスエラー (FBRSLINKエラー)」の確認ダイアログが表示されるので、問題がないことを確認し、[OK]をクリックします。



※I/Oパラメータ No10のI/O1およびNo11のI/O2の異常監視を非監視「0」に設定したため、「24V I/O電源異常」の確認ダイアログが表示されなくなります。

- 16 メニューバーから [ファイル] - [終了] を選択して、パソコン対応ソフトを終了します。



- 17 スイッチングハブの電源を切ります。



### 7.3. コントローラの設定

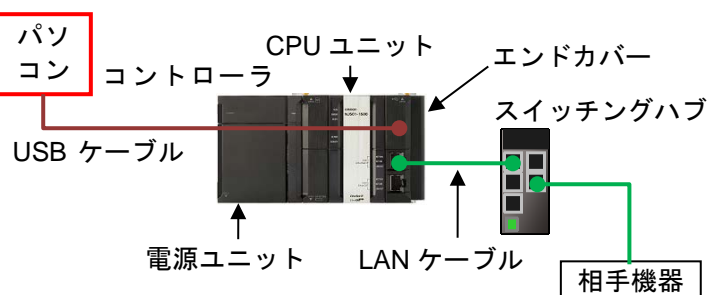
コントローラの設定を行います。

#### 7.3.1. IP アドレスの設定

Sysmac Studio を起動し、コントローラの IP アドレスを設定します。

Sysmac Studio と USB ドライバをあらかじめパソコンにインストールしてください。

- 1 コントローラの内蔵 EtherNet/IP ポート(PORT1)に LAN ケーブルを、ペリフェラル(USB)ポートに USB ケーブルを接続し、「5.2. デバイス構成」のように、コントローラにパソコンおよびスイッチングハブを接続します。

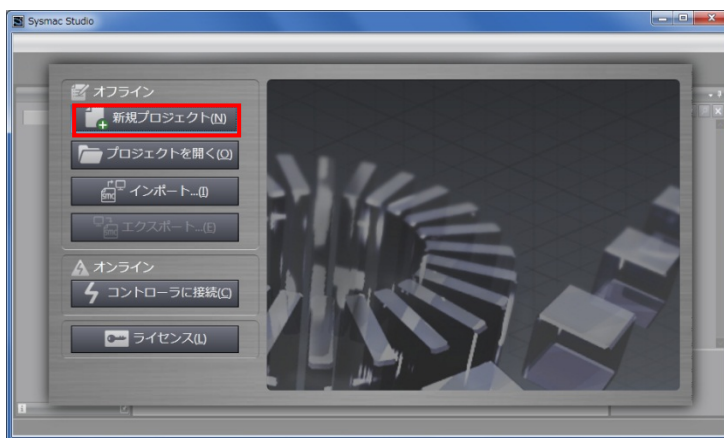


- 2 Sysmac Studio を起動します。

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



- 3 Sysmac Studio が起動します。  
[新規プロジェクト] をクリックします。



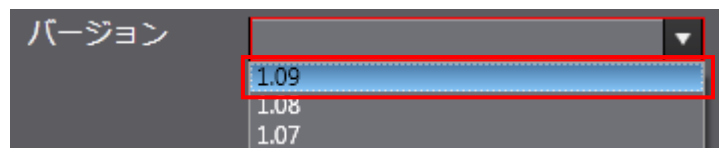
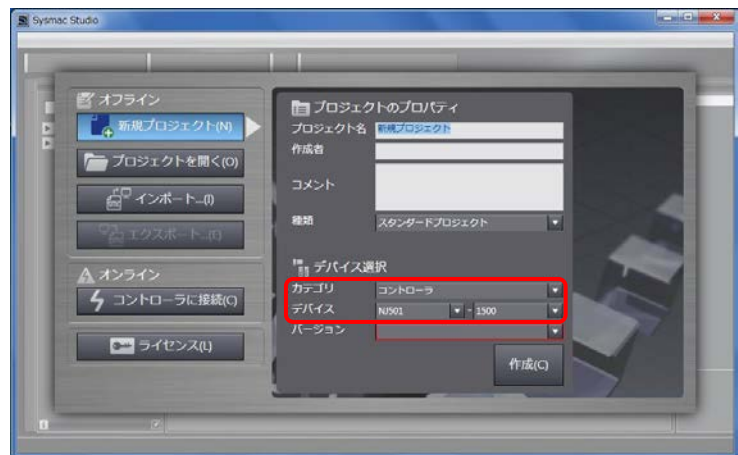
- 4 [プロジェクトのプロパティ] ウィンドウが表示されます。

※本資料では、プロジェクト名を、「新規プロジェクト」とします。

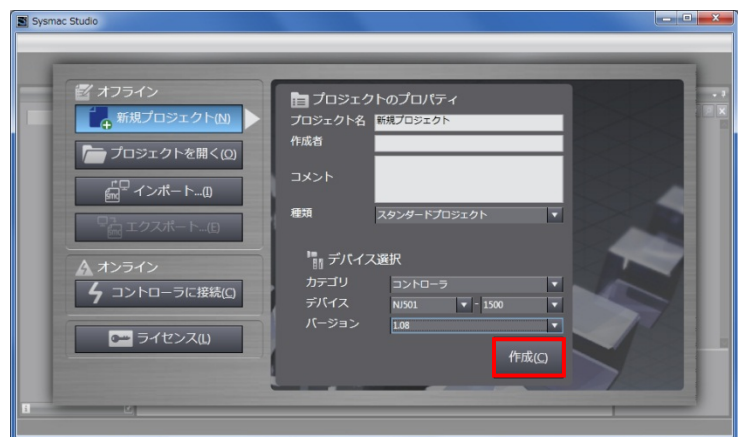
[デバイス選択] の [カテゴリ] および [デバイス] が使用する機器になっていることを確認します。

バージョンのプルダウンメニューから、使用機器のバージョンを選択します。

※本資料では、バージョンとして、[1.09]を選択していますが、実際に使用するバージョンを選択してください。



- 5 [作成] をクリックします。



- 6 [新規プロジェクト] 画面が、表示されます。

画面の名称は、以下になります。

左側：マルチビューエクスプローラ

右側上：ツールボックス

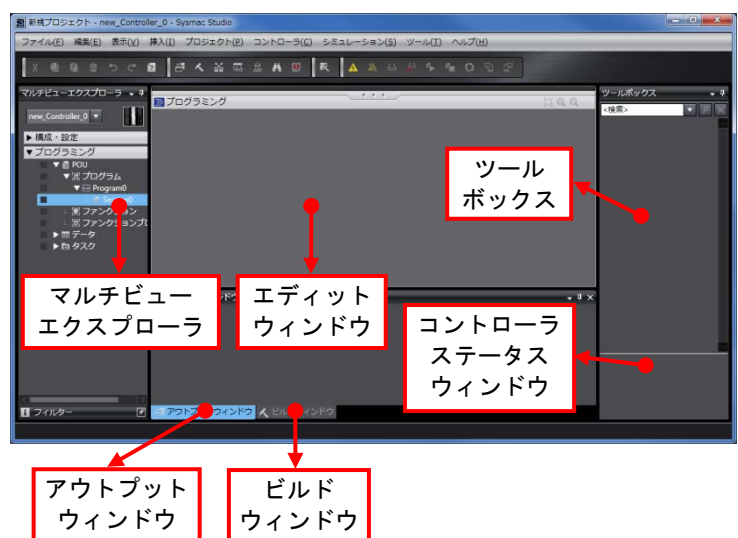
右側下：コントローラステータスウィンドウ

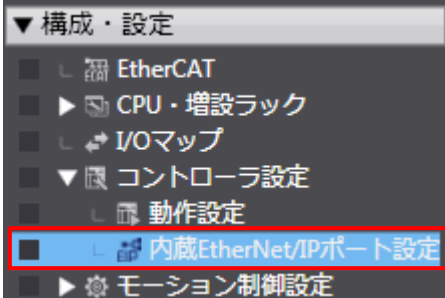
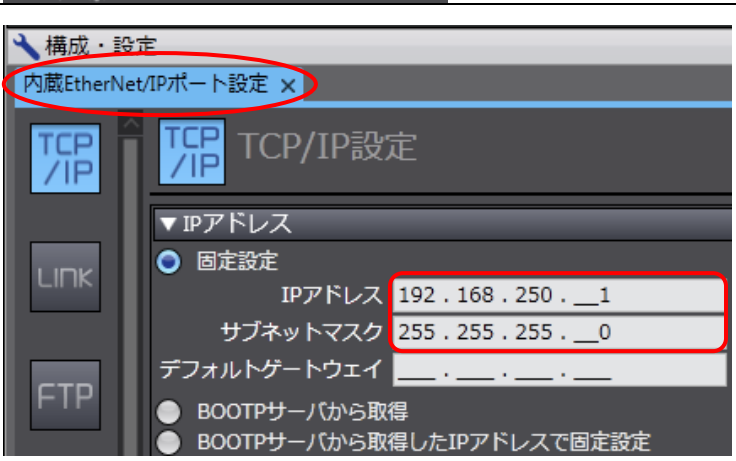
中央上：エディットウィンドウ

画面中央下には、以下のタブが表示されます。

アウトプットウィンドウ

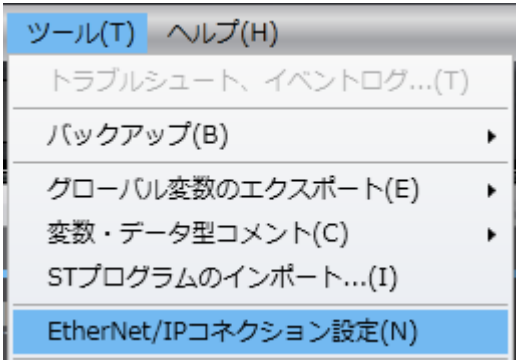
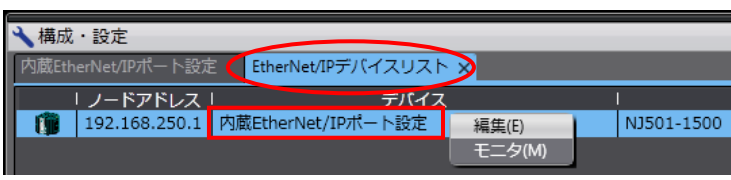

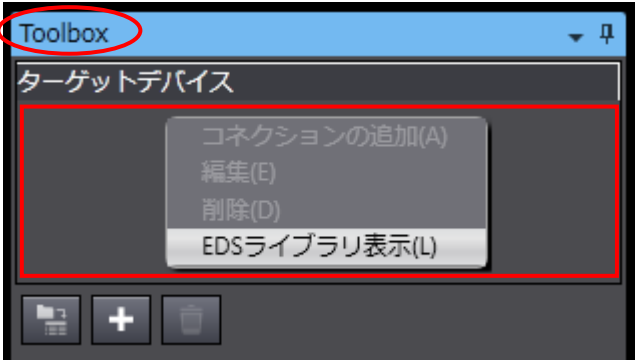
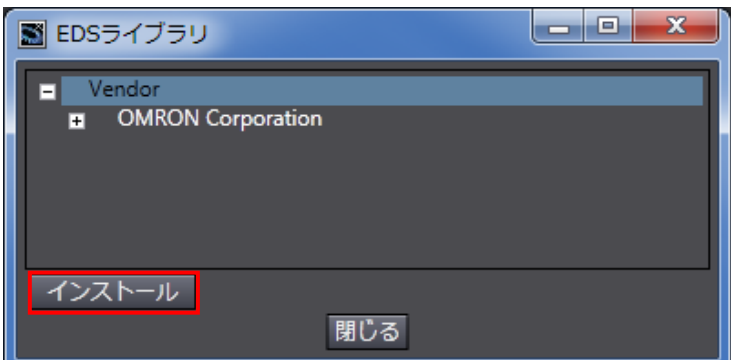
ビルドウィンドウ



<p>7 [マルチビューエクスプローラ] から、[構成・設定] - [コントローラ設定] - [内蔵 EtherNet/IP ポート設定] をダブルクリックします。</p>		
<p>8 [エディットウィンドウ] に、[内蔵 EtherNet/IP ポート設定] タブが表示されます。 [IP アドレス] において、以下の設定が行われていることを確認します。 IP アドレス : 192.168.250.1 サブネットマスク : 255.255.255.0</p>		

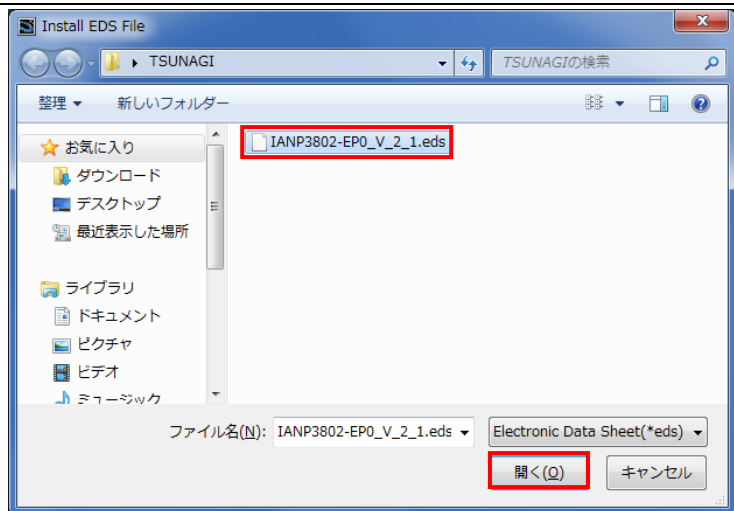
## 7.3.2. EDS ファイルのインストール

EDS ファイルをインストールします。

- 1 メニューバーから、[ツール] - [EtherNet/IP コネクション設定] を選択します。
 
- 2 [エディットウィンドウ] に、[EtherNet/IP デバイスリスト] タブが表示されます。  
[内蔵 EtherNet/IP ポート設定] を選択した状態で、マウスの右ボタンをクリックし、メニューから、[編集] を選択します。
 
- 3 [エディットウィンドウ] に、[内蔵 EtherNet/IP ポート設定 コネクション設定] タブが表示されます。
 
- 4 [Toolbox]内の [ターゲットデバイス] 下 (赤枠部分) で、マウスの右ボタンをクリックし、メニューから、[EDS ライブラリ表示] を選択します。
 
- 5 [EDS ライブラリ] ダイアログが表示されます。  
[インストール] をクリックします。
 

- 6 インストールする EDS ファイル [IANP3802-EP0\_V\_2\_1.eds] を選択し、[開く] をクリックします。

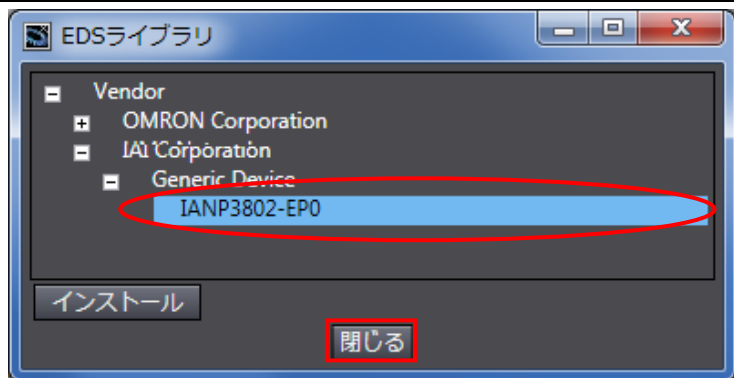
※EDS ファイルの入手方法に関しては、「5.2 デバイス構成」の「使用上の注意」を参照してください。



- 7 EDS ファイルが正常にインストールされると、右図のように [EDS ライブラリ] ダイアログにデバイスが追加されることを確認します。

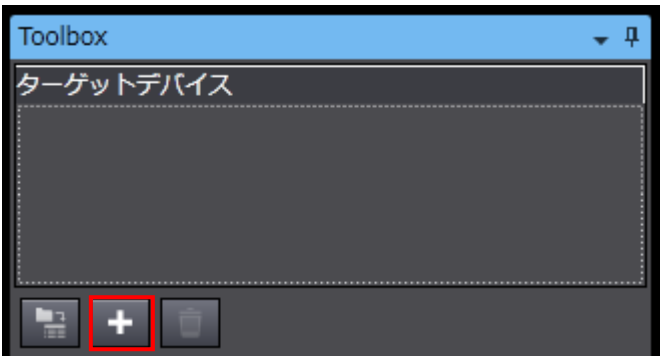
[閉じる] をクリックします。

※[IANP3802-EP0\_V\_2\_1.eds] をインストールすると、[IANP3802-EP0] デバイスが登録されます。



## 7.3.3. ターゲットデバイスの登録

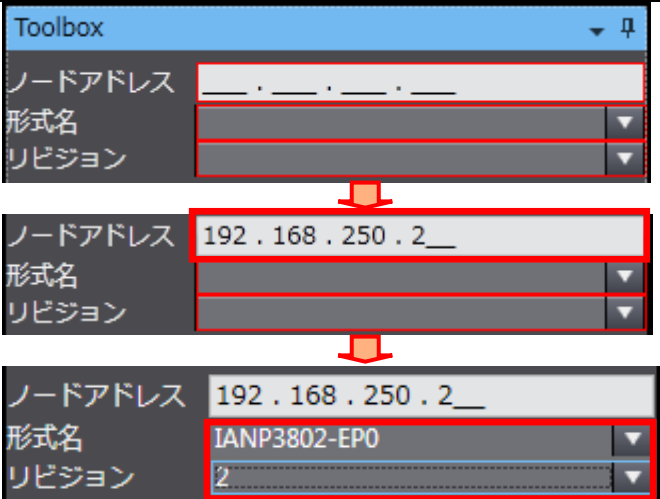
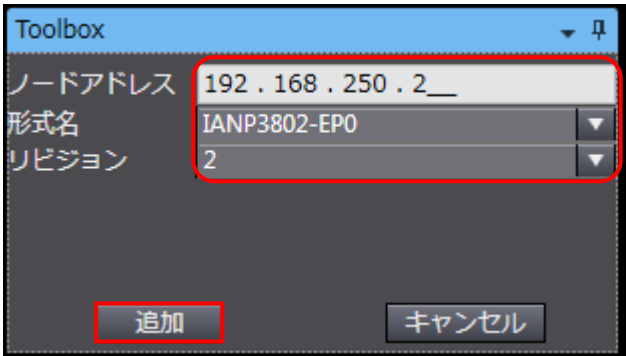
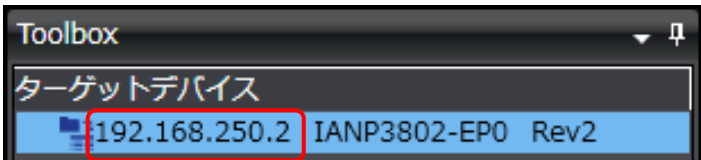
ターゲットデバイスを登録します。

- 1 [Toolbox]内の [+] をクリックします。
 
- 2 ターゲットデバイス登録画面が表示されます。
 

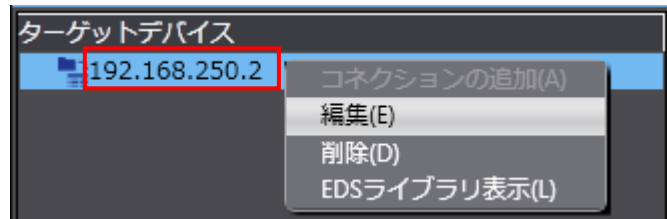
[ノードアドレス] に、  
[192.168.250.2]を入力します。

[形式名] と [リビジョン] を  
クリックし、表示されるプルダウンメニューから、以下の値を選択します。

形式名 : IANP3802-EPO  
リビジョン : 2


- 3 設定内容を確認し、[追加] をクリックします。
 
- 4 [Toolbox]の [ターゲットデバイス] に、[192.168.250.2]のデバイスが登録されます。
 

- 5 [192.168.250.2]を選択した状態で、マウスの右ボタンをクリックし、メニューから、[編集]を選択します。



- 6 [パラメータ] 画面が表示されますので、以下の値を入力し、[OK]をクリックします。

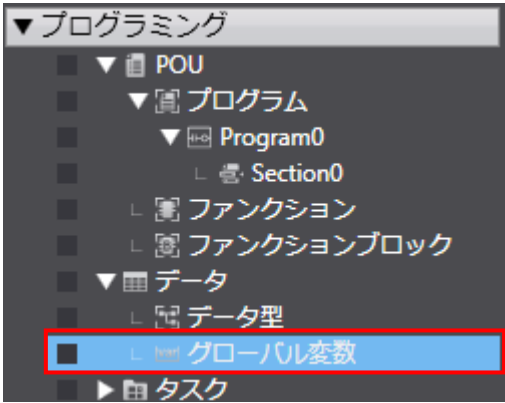
Output Size : 2

Input Size : 2



## 7.3.4. グローバル変数の設定

タグデータリンクとして使用するグローバル変数を設定します。

- 1 [マルチビューエクスプローラ] から、[プログラミング] - [データ] - [グローバル変数] をダブルクリックします。
 
- 2 [エディットウィンドウ] に、[グローバル変数] タブが表示されます。
 

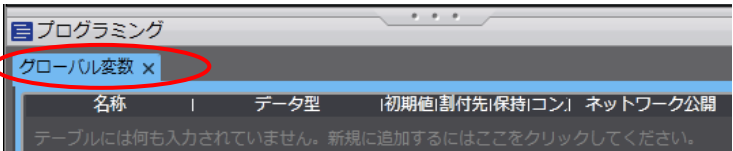







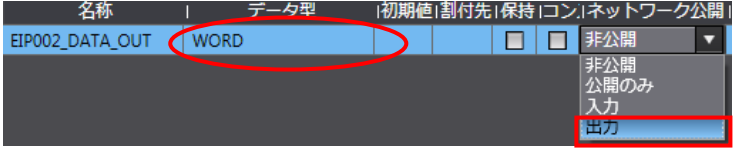

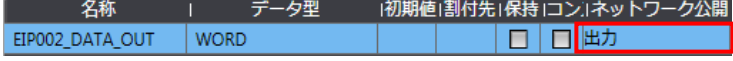
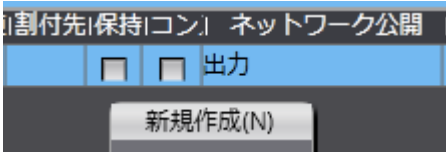

[名称] の下をマウスでクリックすると、新規変数を入力できるようになります。

[名称] に、[EIP002\_DATA\_OUT]を入力します。

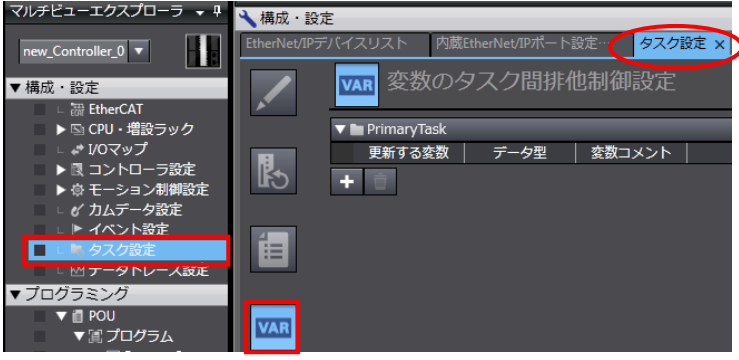

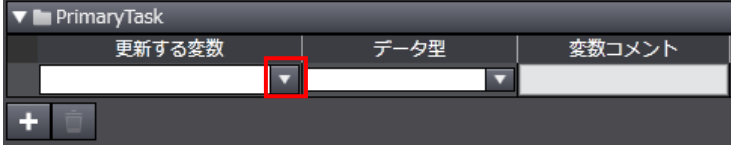

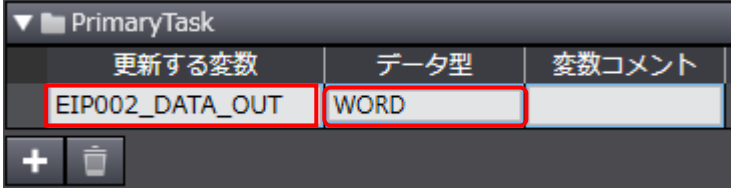
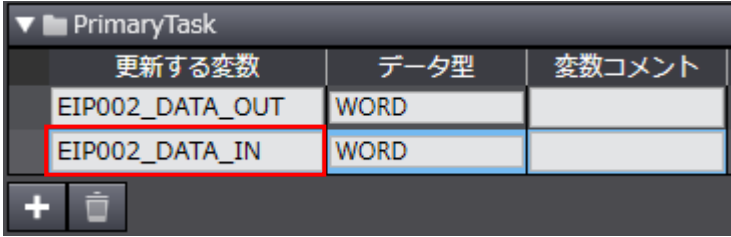
[データ型] に、[WORD]を入力します。

入力確定後、[データ型] が「WORD」に変わることを確認します。

[ネットワーク公開] に、メニューから [出力] を選択します。












- 3 入力確定後、マウスの右ボタンをクリックし、メニューから、[新規作成] を選択します。
 
- 4 手順2と同様に、新規作成エリアに以下のデータを入力します。
  - ・ 名称 : EIP002\_DATA\_IN
  - データ型 : WORD
  - ネットワーク公開 : 入力

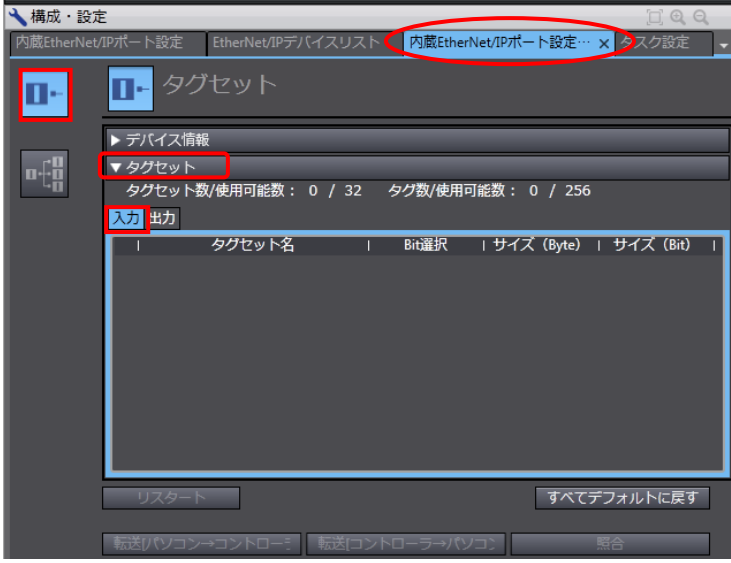


- 5 [マルチビューエクスプローラ] から、[構成・設定] - [タスク設定] をダブルクリックします。  
[エディットウィンドウ] に、[タスク設定] タブが表示されます。  
[VAR]をクリックします。
- 
- 6 [+ ] をクリックします。
- 新たなエリアが追加されます。  
追加されたエリアの [更新する変数] (画面左側) の下矢印をクリックします。
- 
- 
- 本項で設定した変数が表示されます。
- [EIP002\_DATA\_OUT] を選択します。
- 
- [EIP002\_DATA\_OUT] が追加されます。
- ※データ型は、自動的に表示されるので、設定不要です。
- 
- 7 手順6と同様の手順で、本項で設定したすべての変数を、[更新する変数] (画面左側) に追加します。
- ※データ型は、自動的に表示されるので、設定不要です。
- 

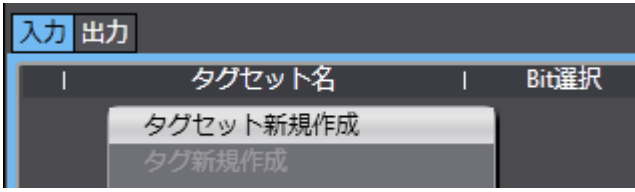
## 7.3.5. タグの登録

タグおよびタグセットを登録します。

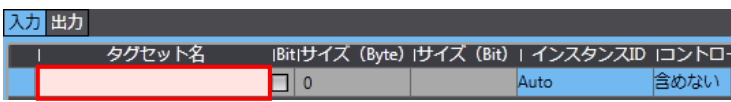
1 [内蔵 EtherNet/IP ポート設定  
コネクション設定] タブで、[タグ  
セット] を選択します。  
[タグセット] 内の [入力] タ  
ブを選択します。



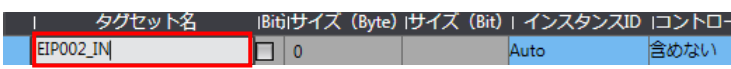
2 [入力] タブ内で、マウスの右  
ボタンをクリックし、メニュー  
から、[タグセット新規作成]  
を選択します。

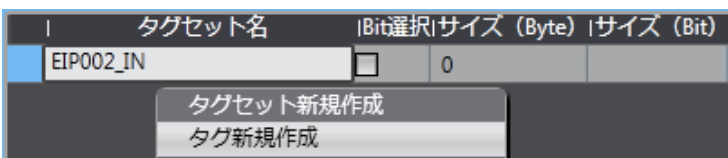

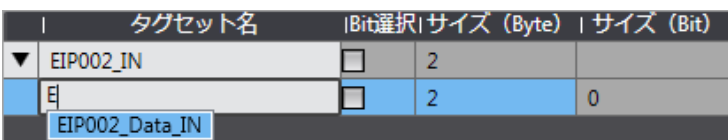

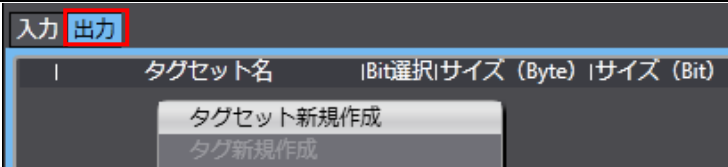
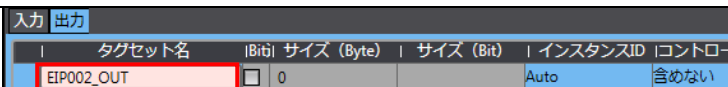

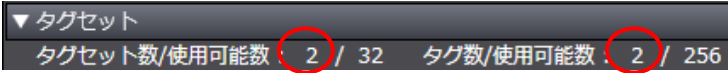


3 新規タグセット名を入力できる  
ようになります。



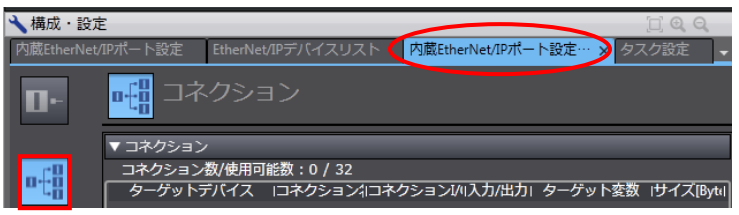
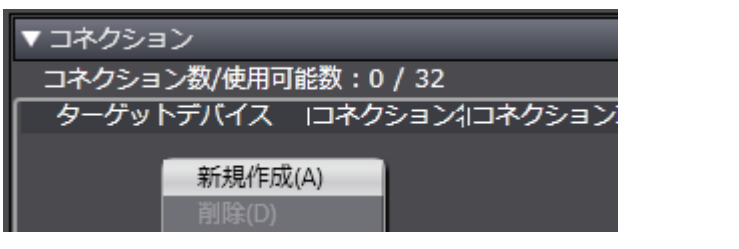
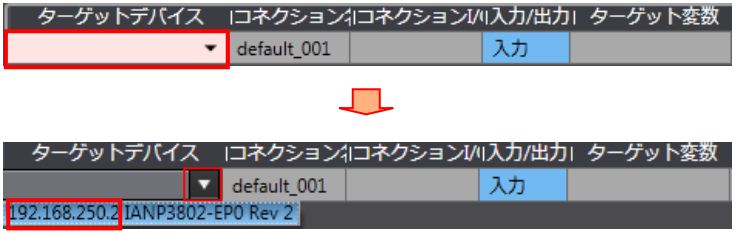
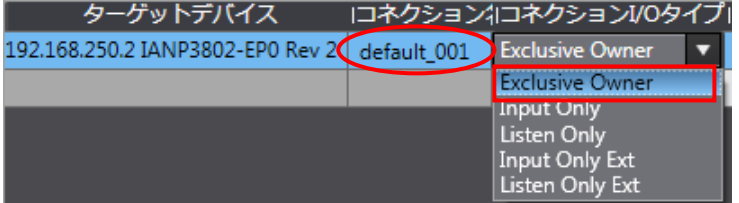
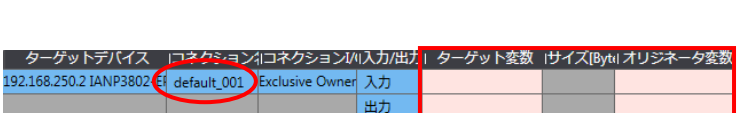
[EIP002\_IN]を入力します。



- 4 [EIP002\_IN]を選択した状態で、マウスの右ボタンをクリックし、メニューから、[タグ新規作成]を選択します。
- 
- [EIP002\_IN]内に、新規タグ名を入力できるようになります。
- 
- 「6.3.タグセット」の、IN No.1のグローバル変数を、タグとして設定します。
- 
- ※設定している変数は、先頭文字を入力すると、右図のように、一覧で表示されます。
- 
- 5 [出力] タブを選択します。[出力] タブ内で、マウスの右ボタンをクリックし、メニューから、[タグセット新規作成]を選択します。
- 
- 6 新規タグセット名を入力できるようになりますので、手順3と同様の操作で、[EIP002\_OUT]を入力します。
- 
- 7 手順4と同様の操作で、「6.3.タグセット」のOUT No.1のグローバル変数を、タグとして設定します。
- 
- 8 [タグセット数] が、[2]で、タグ数が、グローバル変数の設定数と同数になっていることを確認します。
- 

## 7.3.6. コネクションの設定


ターゲット変数（コネクションを開設される側）およびオリジネータ変数（コネクションを開設する側）を設定し、コネクション（タグデータリンクテーブル）の設定を行います。

<p>1 [内蔵 EtherNet/IP ポート設定 コネクション設定] タブで、[コ ネクション] を選択します。</p>	
<p>2 [コネクション] 内で、マウス の右ボタンをクリックし、メニ ューから、[新規作成] を選択 します。</p>	
<p>3 新規コネクションを入力できる ようになります。</p> <p>[ターゲットデバイス] のプル ダウンメニューから、 [192.168.250.2] を選択します。</p>	
<p>4 コネクション[default_001]が生 成されます。</p> <p>[コネクション I/O タイプ] か ら、[Exclusive Owner] を選択し ます。</p>	
<p>5 [ターゲット変数] および [オ リジネータ変数] が設定できる ようになります。</p>	

- 6 [入力] の [ターゲット変数] をクリックします。
- | 入力/出力 | ターゲット変数 | サイズ[Byte] | オリジネータ変数 | サイズ[Byte] |
|-------|---------|-----------|----------|-----------|
| 入力    |         |           |          | ---       |
| 出力    |         |           |          | ---       |
- ↓
- キーボードから、『[Ctrl]+[スペース]』を入力すると、使用できるインスタンス番号が表示されます。
- | 入力/出力 | ターゲット変数 | サイズ[Byte] | オリジネータ変数 | サイズ[Byte] |
|-------|---------|-----------|----------|-----------|
| 入力    |         |           |          | ---       |
| 出力    | 100     |           |          | ---       |
- ↓
- ※インスタンス番号の先頭文字「1」の入力でも、一覧は表示されます。
- | 入力/出力 | ターゲット変数 | サイズ[Byte] | オリジネータ変数 | サイズ[Byte] |
|-------|---------|-----------|----------|-----------|
| 入力    | 100     | 2         |          | ---       |
| 出力    |         |           |          | ---       |
- ↓
- インスタンス番号を選択します。
- | 入力/出力 | ターゲット変数 | サイズ[Byte] | オリジネータ変数 | サイズ[Byte] |
|-------|---------|-----------|----------|-----------|
| 入力    | 100     | 2         |          | ---       |
| 出力    | 150     | 2         |          | ---       |
- 同様の操作で、[出力] の [ターゲット変数] を選択します。
- 7 [入力] の [オリジネータ変数] をクリックします。  
一覧表示されますので、使用するタグセット名を選択します。
- | 入力/出力 | ターゲット変数 | サイズ[Byte] | オリジネータ変数  | サイズ[Byte] |
|-------|---------|-----------|-----------|-----------|
| 入力    | 100     | 2         |           | ---       |
| 出力    | 150     | 2         | EIP002_IN | ---       |
- ↓
- 同様の操作で、[出力] の [オリジネータ変数] を選択します。
- | 入力/出力 | ターゲット変数 | サイズ[Byte] | オリジネータ変数   | サイズ[Byte] |
|-------|---------|-----------|------------|-----------|
| 入力    | 100     | 2         | EIP002_IN  | 2         |
| 出力    | 150     | 2         | EIP002_OUT | 2         |
- 8 [コネクションタイプ] および [RPI[ms]]、[タイムアウト値] を必要により、設定します。
- | オリジネータ変数   | サイズ[Byte] | コネクションタイプ                 | RPI[ms] | タイムアウト値 |
|------------|-----------|---------------------------|---------|---------|
| EIP002_IN  | 16        | Multi-cast connection     | 50.0    | RPI x 4 |
| EIP002_OUT | 16        | Point to Point connection |         |         |
- ※本資料では、デフォルトの値のまま使用します。
- 9 [コネクション数] が、[1]になっていることを確認します。
- | ▼ コネクション      |          |
|---------------|----------|
| コネクション数/使用可能数 | : 1 / 32 |

## 7.3.7. 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。

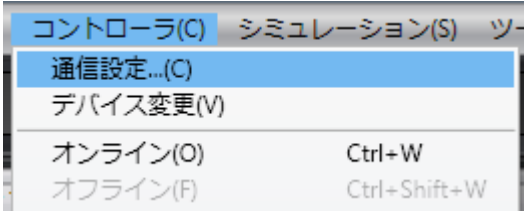
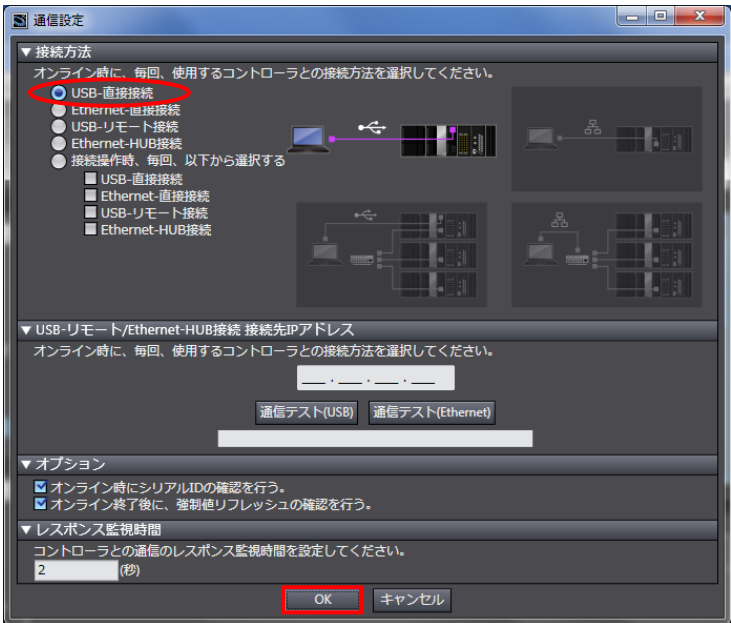
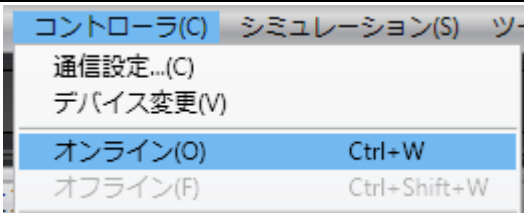


 **警告**

Sysmac 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ときは、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	コントローラとスイッチングハブの電源を投入します。	
2	メニューバーから、[プロジェクト] - [全プログラムチェック] を選択します。	
3	[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。	
4	メニューバーから、[プロジェクト] - [リビルド] を選択します。	
5	確認用のダイアログが表示されますので、内容を確認し、[はい] をクリックします。	
6	[ビルドウィンドウ] タブ内のエラーおよびワーニングが、ともに「0」であることを確認します。	

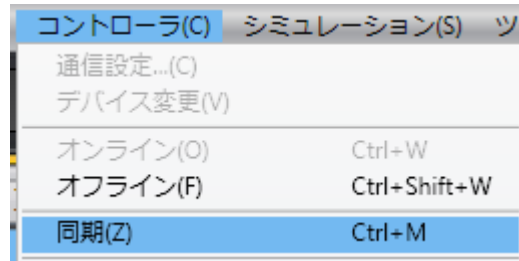
- 7 メニューバーから、[コントローラ] - [通信設定] を選択します。
- 
- 8 [通信設定] ダイアログが表示されます。  
[接続方法] において、[USB-直接接続] が選択されていることを確認します。  
[OK]をクリックします。
- 
- 9 メニューバーから、[コントローラ] - [オンライン] を選択します。  
確認のダイアログが表示されましたら、内容を確認し、[はい] をクリックします。
- 
- ※使用するコントローラの状態により、表示されるダイアログが異なりますが、内容を確認し、[はい] や[Yes]など処理を進める選択を行ってください。
- 
- 10 オンライン状態になると、[エディットウィンドウ] の上段に、黄色い枠が表示されます。
- 



### 参考

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

- 11 メニューバーから、[コントローラ] - [同期] を選択します。

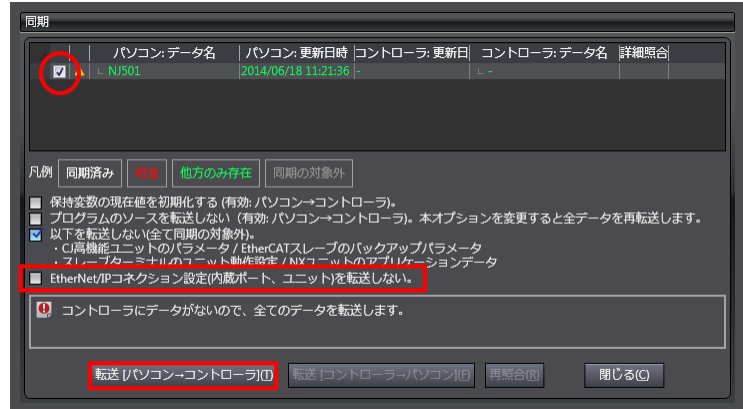


- 12 [同期] ダイアログが表示されます。

転送したいデータ（右図では、[NJ501]）にチェックがついていることを確認します。

[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。

[転送 [パソコン→コントローラ]] をクリックします。



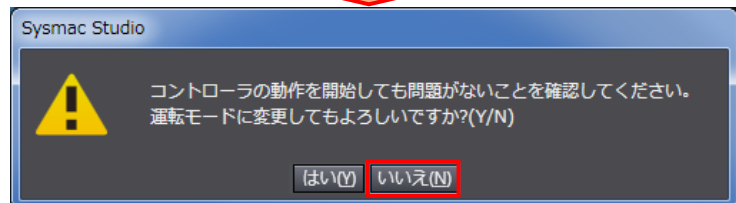
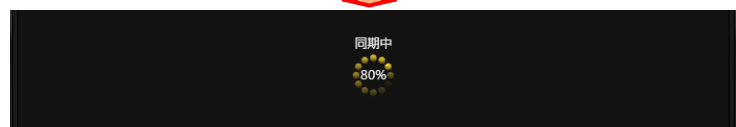
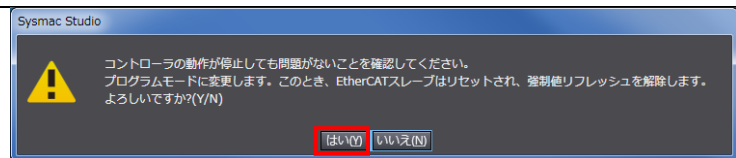
※ [転送 [パソコン→コントローラ]] を実行すると、Sysmac Studio のデータをコントローラに転送して、データの照合を行います。

- 13 確認用のダイアログが表示されますので、問題がないことを確認し、[はい] をクリックします。

同期中の画面が表示されます。

確認用のダイアログが表示されますので、問題がないことを確認し、[いいえ] をクリックします。

※「運転モード」に戻さないようにしてください。



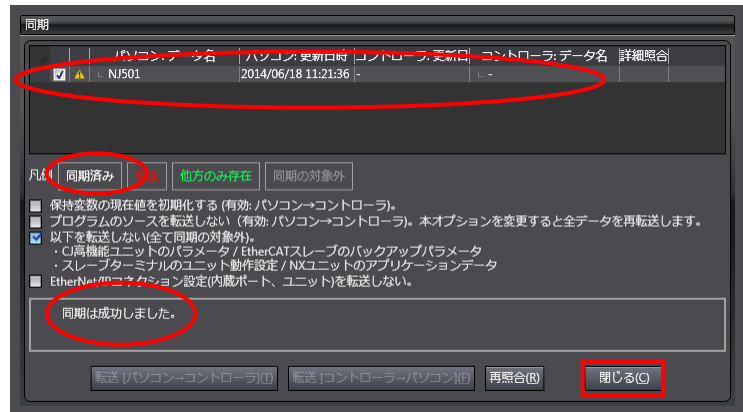


14 同期したデータの文字色が「同期済み」色になり、「同期は成功しました。」と表示されていることを確認します。

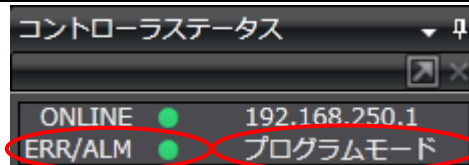
問題がなければ、「閉じる」をクリックします。

※「同期は成功しました。」と表示されることで、Sysmac Studio のプロジェクトデータとコントローラのデータが一致したことを示します。

※同期が失敗した場合は、配線を確認のうえ、手順 1 から再実行してください。



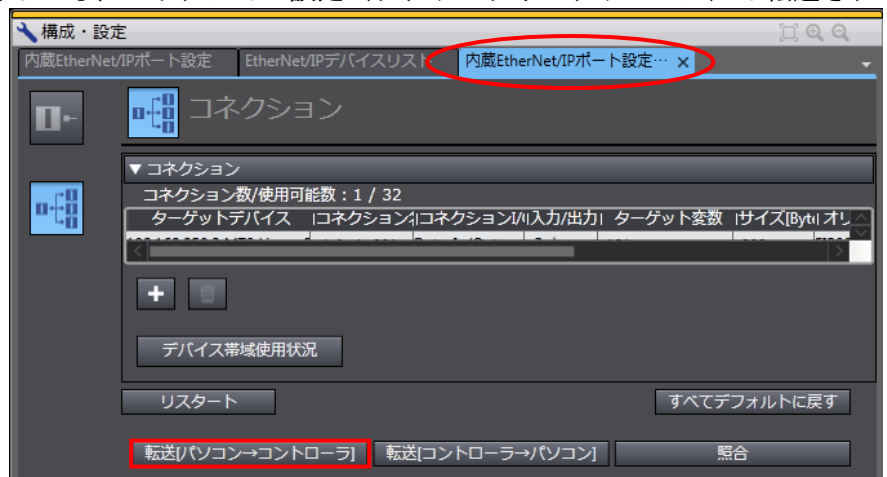
15 「コントローラステータス」の「ERR/ALM」が緑点灯し、「プログラムモード」であることを確認します。



### 使用上の注意

「同期」を実行した後、コネクション設定（タグデータリンクテーブル）を変更した場合、再度、「同期」を実行しても、コネクション設定（タグデータリンクテーブル）は転送されません。

転送時は、右図のように、「内蔵 EtherNet/IP ポート設定 コネクション設定」タブ内の「転送 [パソコン→コントローラ]」をクリックして、転送してください。



## 7.4. EtherNet/IP 通信の確認

EtherNet/IP のタグデータリンクが正しく実行されていることを確認します。

### 7.4.1. テーブルトップ型ロボットのエラー解除

テーブルトップ型ロボットのエラーを解除します。

- 1 テーブルトップ型ロボットとコントローラの電源を同時に再投入します。

- 2 テーブルトップ型ロボット前面のパネルウィンドウに [rdy] (コントローラと正常に接続) が表示されていることを確認します。



(rdy : コントローラと正常に接続)

※パネルウィンドウに [Ed5d] (フィールドバスエラー) が表示されたら、再度、手順 1 を実行してください。

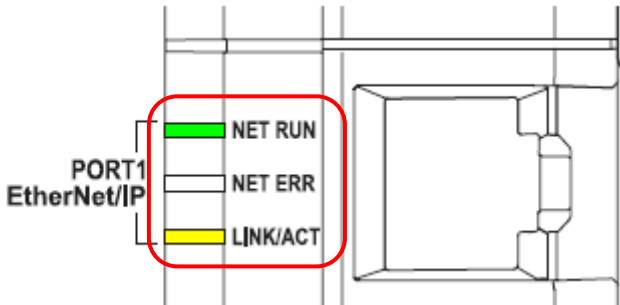
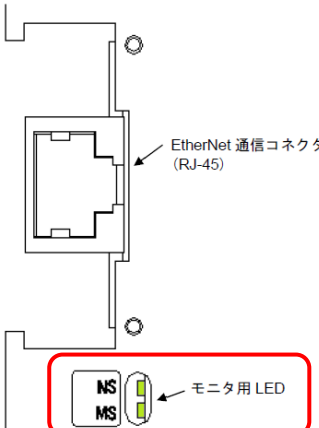
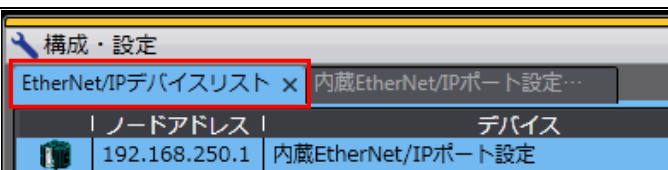
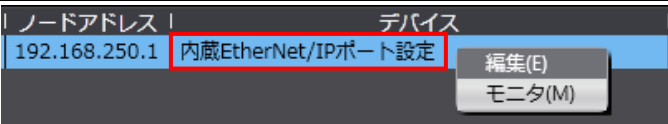
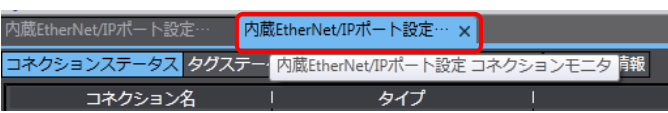
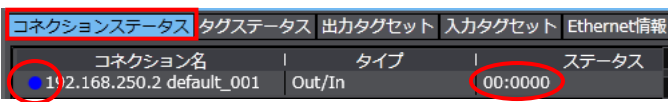


(Ed5d : フィールドバスエラー)

※フィールドバスエラーは、テーブルトップ型ロボットの初期化完了前に EtherNet/IP 通信が確立されていない限り解除できません。

## 7.4.2. 接続状態の確認

EtherNet/IP の接続状態を確認します。

- 1 タグデータリンクが正常に行われていることをコントローラの LED で確認します。  
  
正常時の LED 状態は以下のとおりです。  
NET RUN : 緑点灯  
NET ERR : 消灯  
LINK/ACT : 黄点滅  
(パケット送受信時に点滅)
- 
- 2 テーブルトップ型ロボットの LED を確認します。  
  
正常時の LED 状態は以下のとおりです。  
MS : 緑点灯  
NS : 緑点灯
- 
- 3 [EtherNet/IP デバイスリスト] タブを選択します。
- 
- 4 [内蔵 EtherNet/IP ポート設定] を選択した状態で、マウスの右ボタンをクリックし、メニューから、[モニタ] を選択します。
- 
- 5 [内蔵 EtherNet/IP ポート設定 コネクションモニタ] タブが表示されます。
- 
- 6 [コネクションステータス] タブを選択します。  
[コネクション名] の該当するコネクションに、青●が付いていることを確認します。  
[ステータス] が、[00:0000]であることを確認します。
- 
- | コネクション名                    | タイプ    | ステータス   |
|----------------------------|--------|---------|
| 1) 2.168.250.2 default_001 | Out/In | 00:0000 |

- 7 [タグステータス] タブを選択します。  
[タグ名] にすべてのタグが表示され、緑●が付いていることを確認します。  
[ステータス] が、[正常解決完了] であることを確認します。

タグ名	入力/出力	ステータス
● EIP002_Data_IN	Input	正常解決完了
● EIP002_Data_OUT	Output	正常解決完了

## 7.4.3. データ送受信の確認

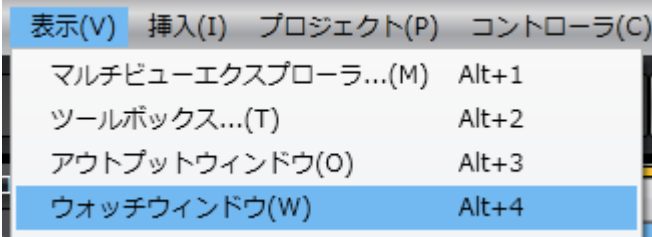
正しいデータが送受信されていることを確認します。

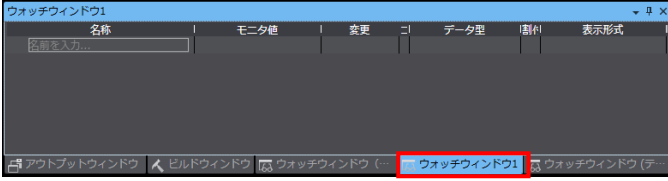
## ⚠ 注意

オンラインでウォッチウィンドウから変数の値を変更するときは、十分に安全を確認してから行ってください。コントローラの動作モードにかかわらず出力ユニットに接続された機器が動作する恐れがあります。




- 1 メニューバーから、[表示] - [ウォッチウィンドウ] を選択します。


- 2 [ウォッチウィンドウ 1] タブを選択します。


- 3 [ウォッチウィンドウ 1] に、以下のようにモニタする [名称] を入力します。新規名称の入力時は、「名前を入力…」をクリックします。

EIP002\_Data\_OUT  
EIP002\_Data\_IN


- 4 EIP002\_Data\_OUT の [変更] エリアに「8421」を入力します。

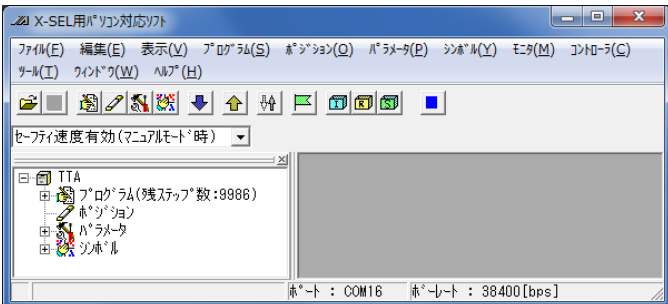
名称	モニタ値	変更	データ型
EIP002_DATA_OUT	0000	8421	WORD
EIP002_DATA_IN	0000		WORD

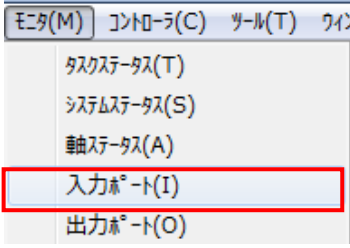
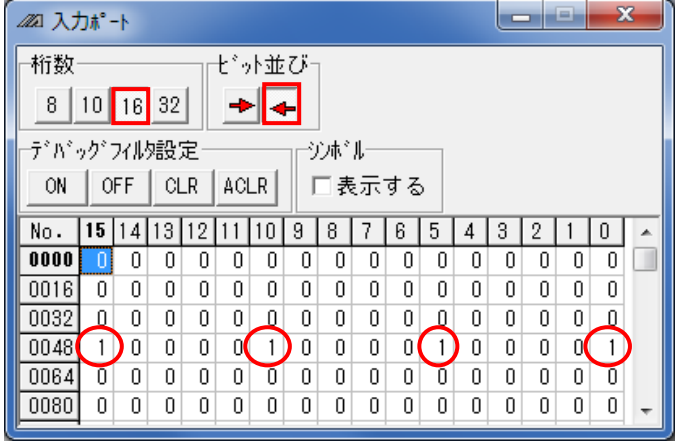
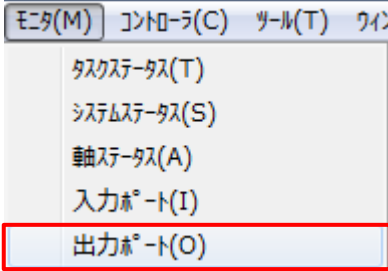

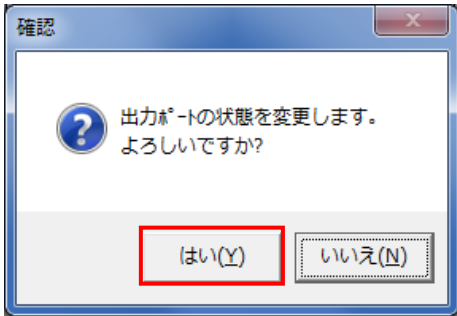
↓

EIP002\_Data\_OUT の [モニタ値] が[8421]になります。

名称	モニタ値	変更	データ型
EIP002_DATA_OUT	8421	8421	WORD
EIP002_DATA_IN	0000		WORD
- 5 パソコン対応ソフトを起動します。

※パソコン対応ソフトの起動方法は「7.2.2.パラメータ設定」の手順1を参照してください。



- 6 メニューバーから [モニタ] - [入力ポート] を選択します。
- 
- 7 [入力ポート] ウィンドウが表示されますので、[16] [基数 16] ボタンと [ビット並び] ボタンをクリックします。
- [入力ポート] ウィンドウで「No.0048」、「No.0053」、「No.0058」と「No.0063」の値が[1]であることを確認します。
- 
- 8 メニューバーから [モニタ] - [出力ポート] を選択します。
- 
- 9 出力ポートウィンドウが表示されます。「No.0348」を選択して、パソコンの [Ctrl]+ [スペース] キーを押します。
- 
- 10 確認ダイアログが表示されたら、[はい] をクリックします。
- 

- 11 「No.0348」の値が[1]に変わることを確認します。

No.	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
0300	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	1	1
0316	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0
0332	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
<b>0348</b>	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	<b>1</b>
0364	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0380	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

- 12 「No.0356」を選択します。  
手順 9～10 の手順で、「No.0356」の値を[1]に変更します。

No.	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
0300	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	1	1
0316	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0
0332	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
<b>0348</b>	0	0	0	0	0	0	0	<b>1</b>	0	0	0	0	0	0	0	1
0364	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0380	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

- 13 EIP002\_Data\_IN の [モニタ値] が [0101]であることを確認します。

名称	モニタ値	変更	データ型
EIP002_DATA_OUT	0000	8421	WORD
EIP002_DATA_IN	<b>0101</b>		WORD

## 8. 初期化方法

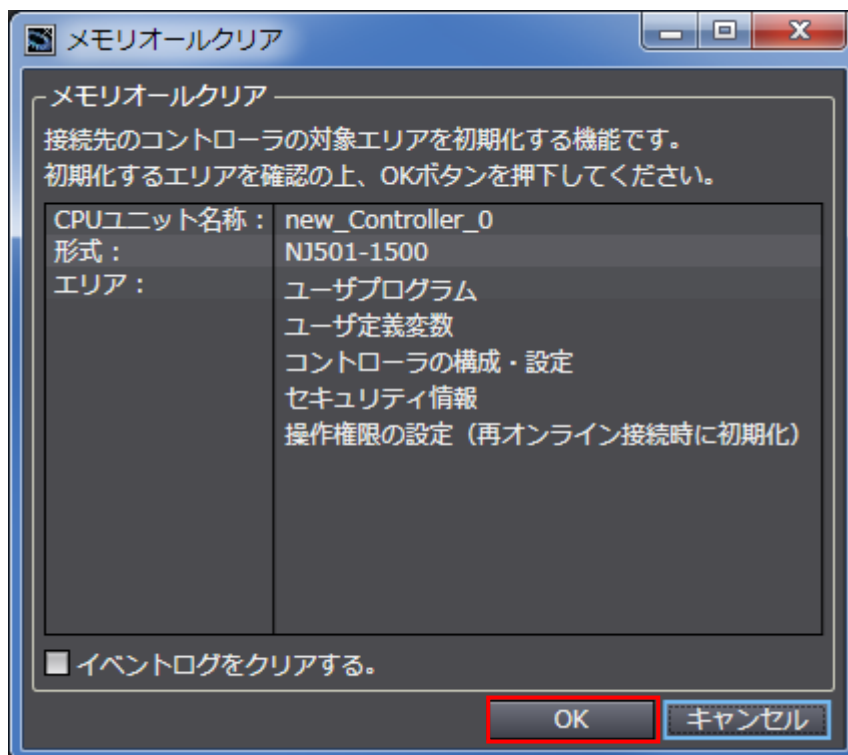
本資料では、工場出荷時の初期設定状態であることを前提としています。

初期設定状態から変更された機器を利用される場合には、各種設定が手順どおりに進めることができない場合があります。

### 8.1. コントローラの初期化

コントローラを初期設定状態にするためには、CPU ユニットの初期化を行います。

初期化前にコントローラをプログラムモードにして、Sysmac Studio のメニューバーから [コントローラ] - [メモリオールクリア] を選択します。[メモリオールクリア] ダイアログが表示されますので、内容を確認し、[OK]をクリックします。



### 8.2. アイエイアイ製テーブルトップ型ロボットの初期化

アイエイアイ製テーブルトップ型ロボットのパラメータの初期値については、「テーブルトップ型ロボット TTA 取扱説明書」(MJ0320)の「第5章 パラメータ」の表にある初期値を参照してください。



## 9. 付録 プロジェクトファイルを使用した手順

本章では、以下のプロジェクトファイルを使用する場合の手順について説明します。プロジェクトファイルには、「7.3.コントローラの設定」で設定した内容が含まれています。最新のプロジェクトファイルは、オムロンより入手してください。

名称	ファイル名	バージョン
Sysmac Studio コンパクトプロジェクトファイル（拡張子：csm2）	IAI_TTA_EIP_V200.csm2	Ver.2.00

### 9.1. 作業の流れ

プロジェクトファイルを使用して EtherNet/IP のタグデータリンクを設定する手順は以下のとおりです。

赤枠で囲んだ「9.2.1.プロジェクトファイルの読み込み」以外は、それぞれの項を参照してください。

7.2.アイエイアイ製テーブルトップ型ロボットの設定 ▽	アイエイアイ製テーブルトップ型ロボットの設定を行います。
9.2.コントローラの設定 ▽	プロジェクトファイルを使用して、コントローラの設定を行います。
7.3.1.IP アドレスの設定 ▽	Sysmac Studio を起動し、コントローラの IP アドレスを設定します。
7.3.2.EDS ファイルのインストール ▽	EDS ファイルをインストールします。
9.2.1.プロジェクトファイルの読み込み	Sysmac Studio にプロジェクトファイルを読み込みます。
7.3.7.プロジェクトデータの転送 ▽	Sysmac Studio をオンライン接続し、プロジェクトデータをコントローラに転送します。
7.4.EtherNet/IP 通信の確認	EtherNet/IP のタグデータリンクが正しく実行されていることを確認します。

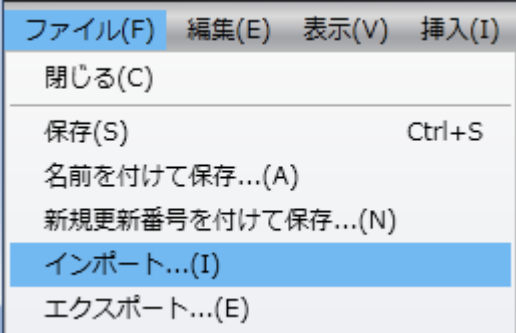
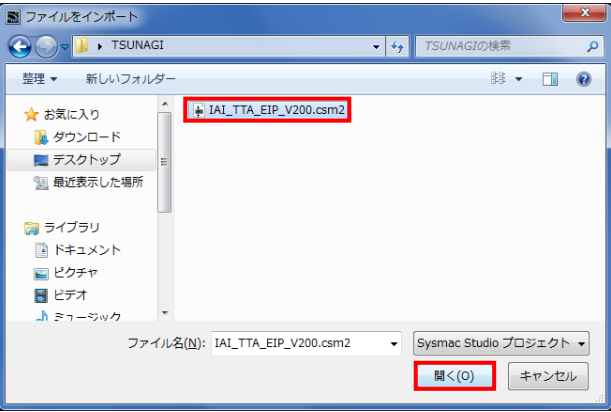
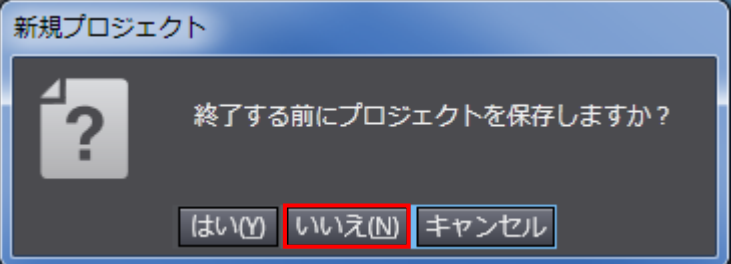
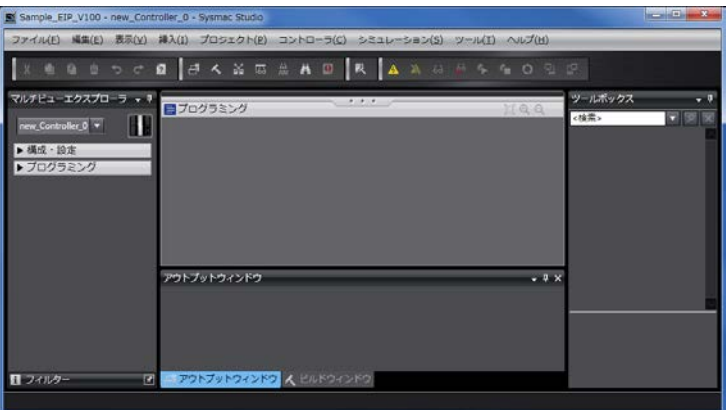
## 9.2. コントローラの設定

プロジェクトファイルを使用して、コントローラの設定を行います。

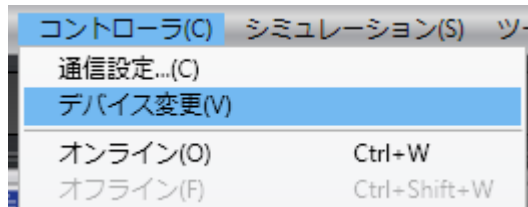
### 9.2.1. プロジェクトファイルの読み込み

Sysmac Studio に、プロジェクトファイルを読み込みます。

「7.3.2.EDS ファイルのインストール」を実行した後、プロジェクトファイルを開いてください。EDS ファイルをインストールしていない状態で、プロジェクトファイルを開くと、設定されている「タグデータリンクパラメータ」が使えなくなり、再設定が必要です。

<p>1 メニューバーから、[ファイル] - [インポート] を選択します。</p>	
<p>2 [ファイルをインポート] ダイアログが表示されますので、[IAI_TTA_EIP_V200.csm2] (Sysmac Studio プロジェクトファイル) を選択し、[開く] をクリックします。</p> <p>※使用するプロジェクトファイルは、オムロンより入手してください。</p>	
<p>3 [新規プロジェクト] ダイアログが表示されますので、内容を確認し、[いいえ] をクリックします。</p>	
<p>4 [IAI_TTA_EIP_V200]プロジェクト画面が、表示されます。</p> <p>※「プロジェクトのバージョンが異なります」というエラーメッセージが表示された場合、Sysmac Studio のバージョンを「5.2.デバイス構成」以降に変更してください。</p>	

- 5 メニューバーから、[コントローラ] - [デバイス変更] を選択します。

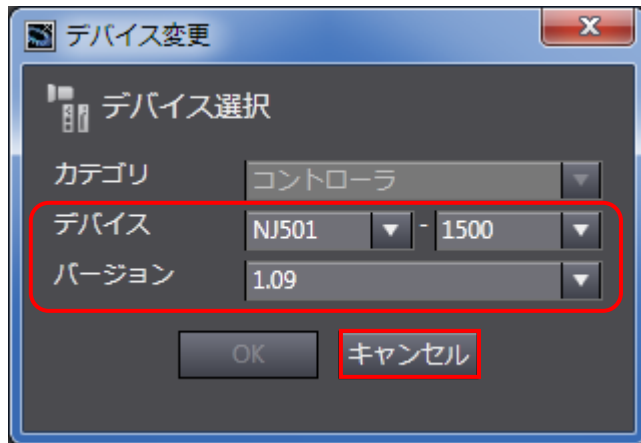


- 6 [デバイス変更] ダイアログが表示されます。

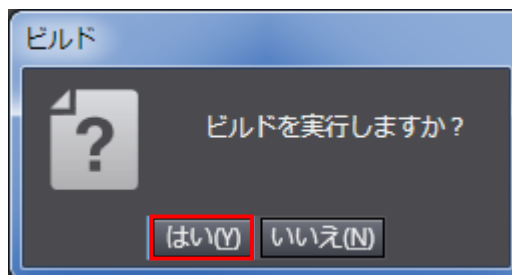
[デバイス] および [バージョン] が、右図のように使用する設定になっていることを確認します。

[キャンセル] をクリックします。

※設定内容が異なる場合は、プルダウンメニューから選択し、[OK]をクリックしてください。



- 7 手順 6 で設定を変更した場合、[ビルド] ダイアログが表示されますので、内容を確認し、[はい] をクリックします。



## 10. 改訂履歴

改訂記号	改訂年月日	改訂理由・改訂ページ
A	2014年5月8日	初版
B	2014年9月5日	コントローラおよび Sysmac Studio バージョンアップによる修正 EtherNet/IP の接続設定を Sysmac Studio で行う手順に変更



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

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

## オムロン株式会社 インダストリアルオートメーションビジネスカンパニー

### ●製品に関するお問い合わせ先

お客様相談室

フリー 0120-919-066  
通話

携帯電話・PHS・IP電話などではご利用いただけませんので、下記の電話番号へおかけください。

電話 055-982-5015 (通話料がかかります)

■営業時間：8:00～21:00 ■営業日：365日

### ●FAXやWebページでもお問い合わせいただけます。

FAX 055-982-5051 / [www.fa.omron.co.jp](http://www.fa.omron.co.jp)

### ●その他のお問い合わせ

納期・価格・サンプル・仕様書は貴社のお取引先、または貴社担当オムロン販売員にご相談ください。  
オムロン制御機器販売店やオムロン販売拠点は、Webページでご案内しています。

オムロン制御機器の最新情報をご覧ください。

[www.fa.omron.co.jp](http://www.fa.omron.co.jp)

緊急時のご購入にもご利用ください。

オムロン商品のご用命は