

**EtherCAT 対応
16ch パルスモーターコントローラ
PM16C-16EC
取扱説明書**

図番:3813(初版)



APPLICATION OF ELECTRONIC DEVICES

ツジ電子株式会社

〒300-0013 茨城県土浦市神立町 3739
TEL. 029-832-3031(代) FAX. 029-832-2662
URL <http://www.tsujicon.jp/>
E-mail info2@tsuji-denshi.co.jp

目次

目次	1
1 概要.....	4
1-1 本体概要.....	4
1-2 コントローラ構成.....	5
1-3 接続図	5
2 パネル説明	6
2-1 フロントパネル.....	6
● モータ状態表示 LED について	7
2-2 リアパネル.....	8
● パルス出力 DSub コネクタ (PULSE) ピンアサイン	8
● リミットスイッチ入力 DSub コネクタ (LS IN) ピンアサイン	9
● RS-232C コネクタ.....	9
3 通信ラインの準備	10
3-1 通信コントロールの概要	10
3-2 RS-232C、GPIB 通信の設定	10
3-3 デリミタ(区切り文字)について.....	10
3-4 EtherCAT 通信について.....	10
4 モータコントロール概要.....	11
4-1 リモートモードとローカルモード	11
4-2 動作モードの種類.....	11
4-3 移動速度設定	11
● 定速運転(Const).....	12
● 台形加減速運転(Trape)	12
● S 字加減速運転(Schar)	12
4-4 ・コントロール画面	13
● 初期画面.....	13
● モータ駆動画面.....	13
● モード表示画面	14
4-5 ホームポジションの検出移動、設定.....	15
● 初めに.....	15
● 原点検出方法	15
4-6 ハンドボックス(オプション品)によるコントロール	17
● 04TYPE ハンドボックス (PM16-HDX 4 軸コントロール)	17
● 02TYPE ハンドボックス (PM16-HDX2 2 軸同時コントロール)	18
● 16TYPE ハンドボックス (PM16C-HDX16 16 軸切替コントロール)	18
5 SETUP モード	19
5-1 Page1 リミットスイッチ、パルス出力設定.....	19
5-2 Page2 デジタルリミットスイッチ、バックラッシュ動作設定	20
● デジタルリミットスイッチについて	20
5-3 Page3 スピード設定	21
5-4 Page4 加減速モードの設定.....	21
5-5 Page5 REL/ABS/SCAN PRESET データ設定.....	22
5-6 Page6 ホームポジション設定.....	22
5-7 Page7 TIMING OUT 信号設定	23
5-8 Page8 TIMING OUT チャンネル設定(更新:改訂 2).....	24

5-9 Page9	リモート制御パラメータ設定	25
5-10 Page10	プログラム切替、その他の設定	26
6	モータの操作	27
6-1	ローカル操作	27
6-2	リモート・ローカル切替コマンド	27
6-3	モータ状態読出しコマンド	28
●	リミットスイッチ(LS)状態読出しコマンド	29
●	現在位置読出し、設定コマンド	30
6-4	モータ移動コマンド	31
●	JOG 歩進コマンド	31
●	速度選択コマンド	31
●	連続移動コマンド	32
●	絶対値移動(ABS)コマンド	33
●	相対値移動(REL)コマンド	33
●	原点移動コマンド	35
6-5	停止(STOP)コマンド	35
6-6	移動中速度変更コマンド	35
6-7	同期スタート用動作保留コマンド	36
6-8	SRQ 出力機能	36
●	GPIB 通信での SRQ	36
●	RS-232C 通信での SRQ	37
7	パラメータ設定コマンド	38
7-1	モータ基本設定	38
7-2	動作速度設定	39
7-3	加減速 Rate 設定	40
7-4	リミットスイッチ関連の設定	41
7-5	ホームポジション関連の設定	42
7-6	ローカルモードデータ設定	43
7-7	ディスプレイ設定	44
8	Timing out 信号出力	46
●	GATE 信号	46
●	パルス信号	46
●	出力方法	47
●	タイミング信号出力チャンネル固定モード(V1.01 より実装)(追加: 改訂 2)	49
9	オートチェンジドライブ機能	51
●	1.データ入力	51
●	2.データ確認	52
●	3.スキャン準備	53
●	4.スキャン実行	53
10	その他の操作	54
10-1	チャンネルコメント設定	54
●	チャンネルコメントの設定方法(ローカル)	54
●	チャンネルコメントの設定方法(リモート)	56
10-2	全応答モード	56
10-3	保守用コマンド	57
11	ファームウェアのバージョン UP	62
12	巻末資料	64
12-1	加減速レートデータ	64

目次

12-2 コマンド索引	65
13 改訂履歴	67
14 性能・仕様	68

1 概要

1-1 本体概要

PM16C-16EC は PM16C-16 をベースに、EtherCAT Slave 機能を実現したステッピングモーターコントローラです。操作体系をほぼそのままに仕上げておりますので、PM16C-16 をご使用頂いておりましたら同じ感覚でご利用いただけます。

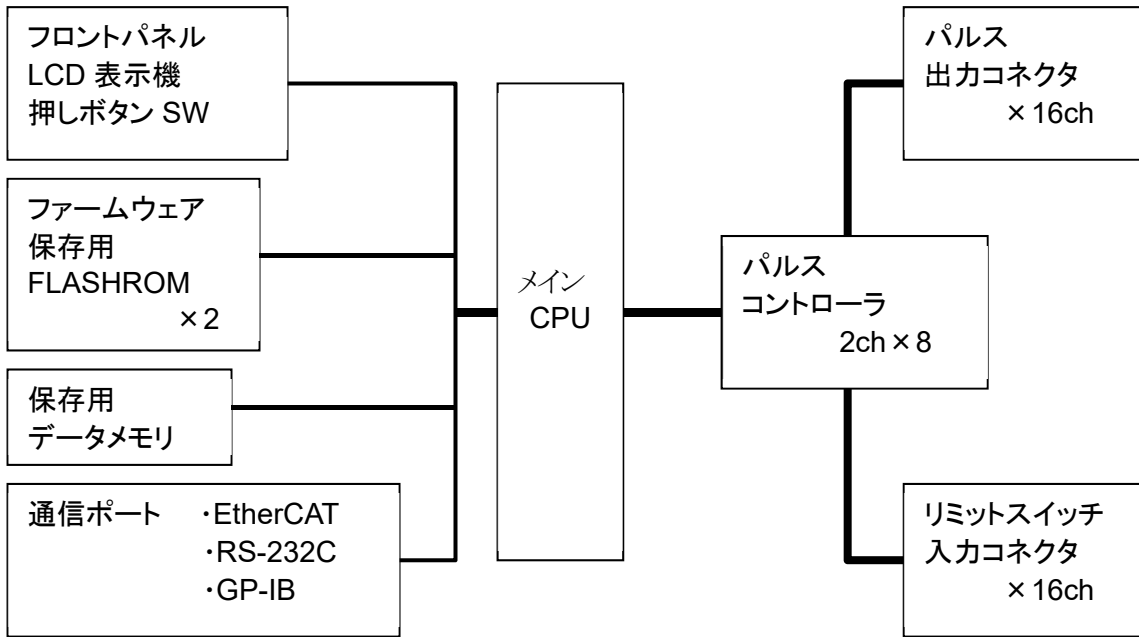
以下に、PM16C-16 との相違点を列挙します。

- EtherCAT Slave PORT 追加。
- Ethernet PORT 削除。

PM16C-16 の特徴をそのまま引き継いでおります。

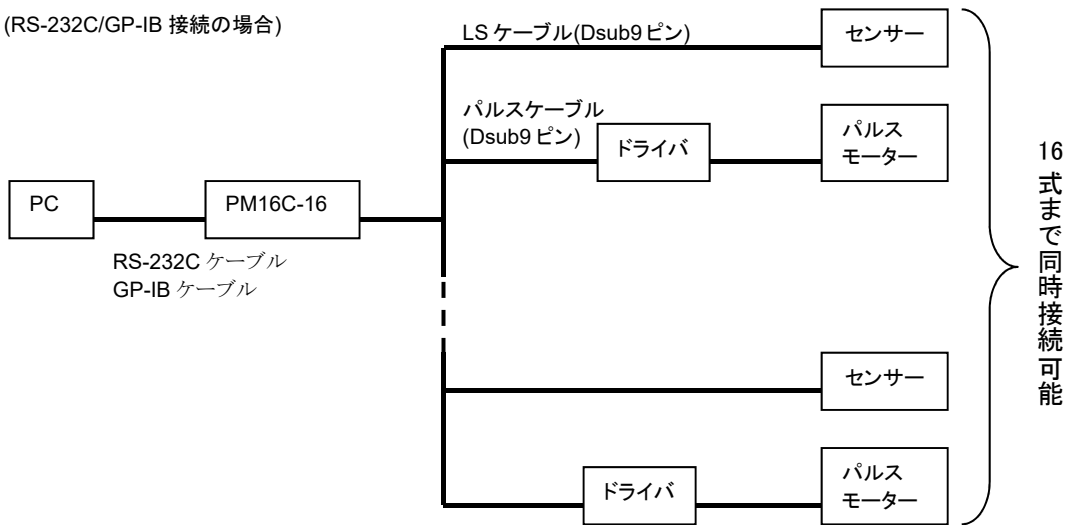
- 16 台のパルスモーターをパネル操作では 4 台、EtherCAT, RS-232C, GP-IB 通信によるリモート操作では 16 台全てを同時にコントロール可能です。
- 全チャンネルのモータの状態を一括で読み出すことが可能。
- 32bit(-2,147,483,647 ~ +2,147,483,647)までのパルスステップを扱えます。
- 全てのパルスモーターで独立した各種設定(初速度、最高速度、加減速レート、リミットスイッチ等)が可能です。
- 絶対位置移動、相対位置移動、連続移動、ホームポジション検出移動を 3 種類の加減速方法(定速、台形、S 字駆動)で行うことが可能です。
- 任意の区間、インターバルでトリガーパルスまたはゲート信号(TTL)の出力が可能です。
- モータの停止方法はリミットスイッチ検出時、ホームポジションリミットスイッチ検出時、デジタルリミットスイッチ検出時、STOP ボタン押下時、停止コマンド発行時の 5 種類があります。それぞれ、減速停止か急停止かを選択可能です。
- 通信により、本体ファームウェアの更新が可能です。

1-2 コントローラ構成

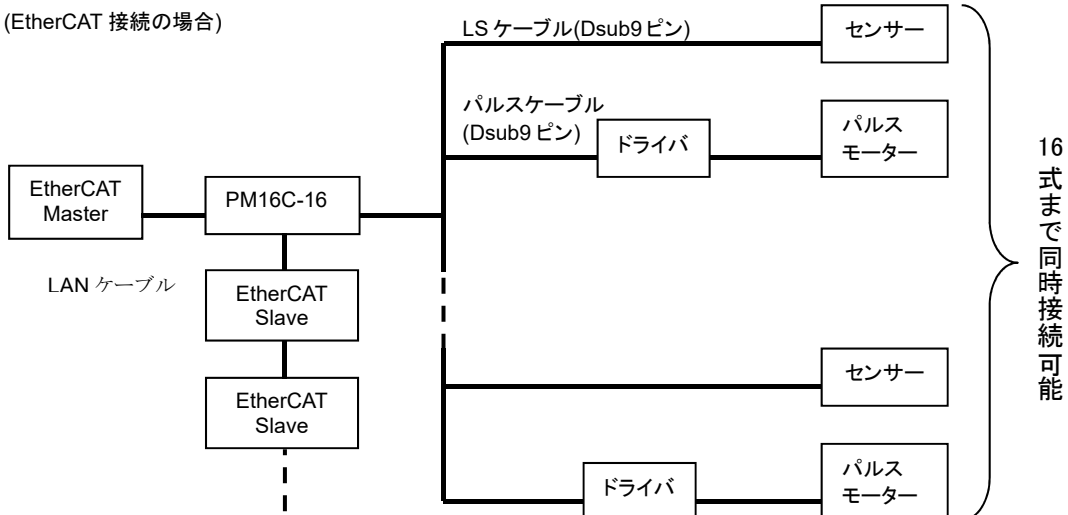


1-3 接続図

(RS-232C/GP-IB 接続の場合)

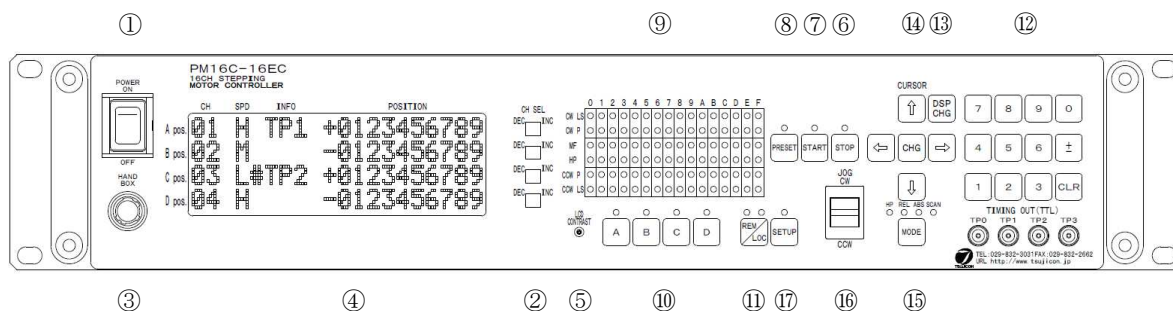


(EtherCAT 接続の場合)



2 パネル説明

2-1 フロントパネル



番号	名称	機能
①	POWER スイッチ	PM16C-16EC 本体の電源を ON/OFF します。
②	ハンドボックス用コネクタ	別売りのハンドボックスを接続するコネクタです。 ハンドボックスの詳細は 17 ページを参照して下さい。
③	LCD ディスプレイ	20 文字×4 行表示可能な大型 LCD 画面です。 モータ駆動状態の表示と、チャンネルデータの表示を行います。
④	チャンネルセレクトスイッチ	接続されているモータのうち、LCD に表示して操作したいモータを選択するためのスイッチです。 ローカルモードでモータの操作を行う場合、LCD に表示されたチャンネルのモータが操作の対象になります。
⑤	LCD コントラスト調整トリマ	+の精密ドライバーで LCD のコントラストを調整できます。
⑥	モータ選択ボタン	ローカルモードでモータを操作する場合に、操作の対象となるモータを選択するボタンです。上部の LED が点灯しているチャンネルが操作の対象です。
⑦	モータ状態表示 LED	16ch 全てのモータのパルス出力状態、リミットスイッチ入力情報等を表示します。
⑧	PRESET ボタン	スキャンモードを選択している場合に押しすと、予め設定されたプリセット値にパルスポジションがセットされます。
⑨	START ボタン	ローカルモード時にモータ選択ボタンで選択したモータを起動させます。
⑩	STOP ボタン	モータ選択ボタンで選択したモータを停止させます。
⑪	REM/LOC ボタン	ボタンを押す度に、手元またはハンドボックスでモータを操作するローカルモード、通信ラインでモータを操作するリモートモードが切り替わります。 <u>電源投入をこのボタンを押しながら行うと、現在パルス値以外の各種パラメータを初期化して起動します。</u>
⑫	SETUP ボタン	ローカルモード時にこのボタンを押すと、モータの動作設定を行う SETUP モードになります。詳細は 19 ページを参照して下さい。

番号	名称	機能
⑬	JOG スイッチ	このスイッチを押すと設定した JOG パルス数だけ移動を行います。押し続けると離すまで連続移動を行います。 SETUP モードではページの切り替えを行います。
⑭	MODE ボタン	START ボタンでモータを起動させた時の移動方法を選択します。押す度に移動方法が切り替わり、LED が点灯しているモードで移動します。
⑮	カーソルボタン	LCD 画面で点滅しているカーソルを移動させるボタンです。中央の CHG ボタンで、データの変更及び確定を行います。
⑯	DSPCHG ボタン	モータ駆動状態表示画面と、駆動モード設定画面の表示を切り替えるボタンです。
⑰	数値入力ボタン (テンキー)	SETUP 画面などで数値を入力する時に使用するボタンです。±ボタンで正負の切り替え、CLR ボタンで入力した数値の破棄を行えます。電源投入時に CLR ボタンを押しながら電源を入れますと全チャンネルの現在パルス値が 0 にリセットされます。
⑱	TIMING/OUT 端子 (LEMO コネクタ)	現在のパルス位置に応じて、TTL レベルのパルス及びゲート信号を出力します。詳細は「8 Timing out 信号出力」(46 ページ)を参照して下さい。

● モータ状態表示 LED について

	0	1	...	E	F
CW LS	●	●	...	●	●
CW P	●	●	...	●	●
MF	●	●	...	●	●
HP	●	●	...	●	●
CCW P	●	●	...	●	●
CCW LS	●	●	...	●	●

チャンネルを示します。

CW 方向のリミットスイッチ ON 時点灯します。

CW 方向のパルス出力時点灯します。

モータホールドオフ信号が ON の時点灯します。

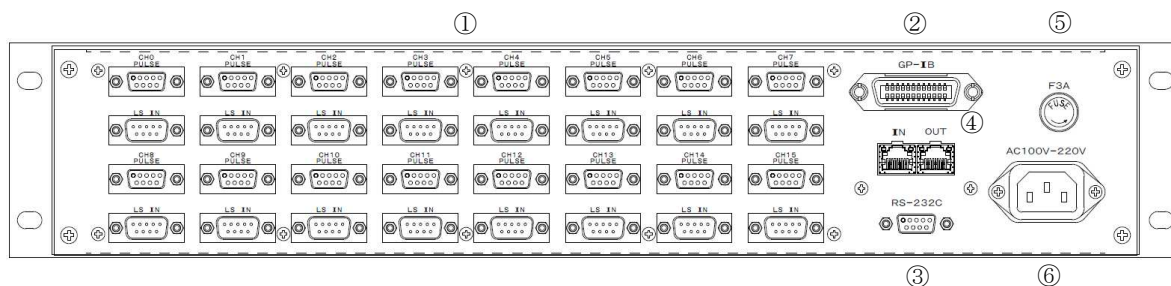
Home Position リミットスイッチ ON 時点灯します。

CCW 方向のパルス出力時点灯します。

CCW 方向のリミットスイッチ ON 時点灯します。

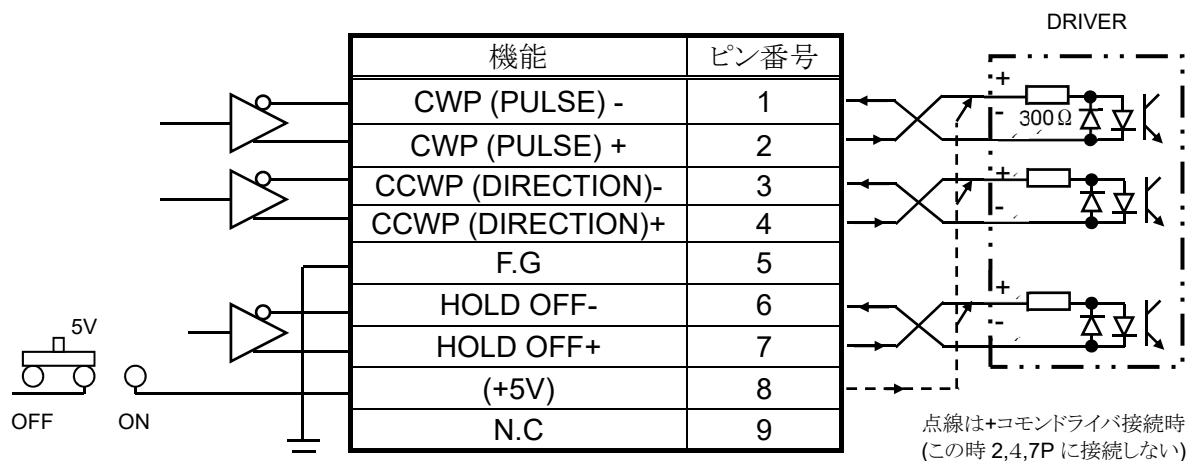
リミットスイッチの LED は、デジタルリミットスイッチ(20 ページ参照)が ON になった場合は点滅します。

2-2 リアパネル



番号	名称	機能
①	パルス出力コネクタ (PULSE) リミットスイッチ入力コネクタ (LS IN)	Ch0～ch15 までのパルス出力 Dsub9 ピンコネクタ(メス) 及びリミットスイッチ入力用の Dsub9 ピンコネクタ(オス) が配置されております。ピンアサインは後述しております。
②	GP-IB コネクタ	GP-IB 通信で PM16C-16 を制御する際はここに GP-IB コネクタを接続して下さい。
③	RS-232C コネクタ	RS-232C 通信で制御する際はここに Dsub9 ピンコネクタ(メス)を接続して下さい。
④	EtherCAT LAN コネクタ	EtherCAT 通信で制御する際は上位からの LAN ケーブルを IN に、下位への LAN ケーブルを OUT に接続して下さい。
⑤	ヒューズホルダ(250V3A)	250V、3A のミゼットヒューズが入っております。
⑥	電源コネクタ	ここに付属品の AC ケーブルを挿入して下さい。AC100～220V の電源が使用可能です。

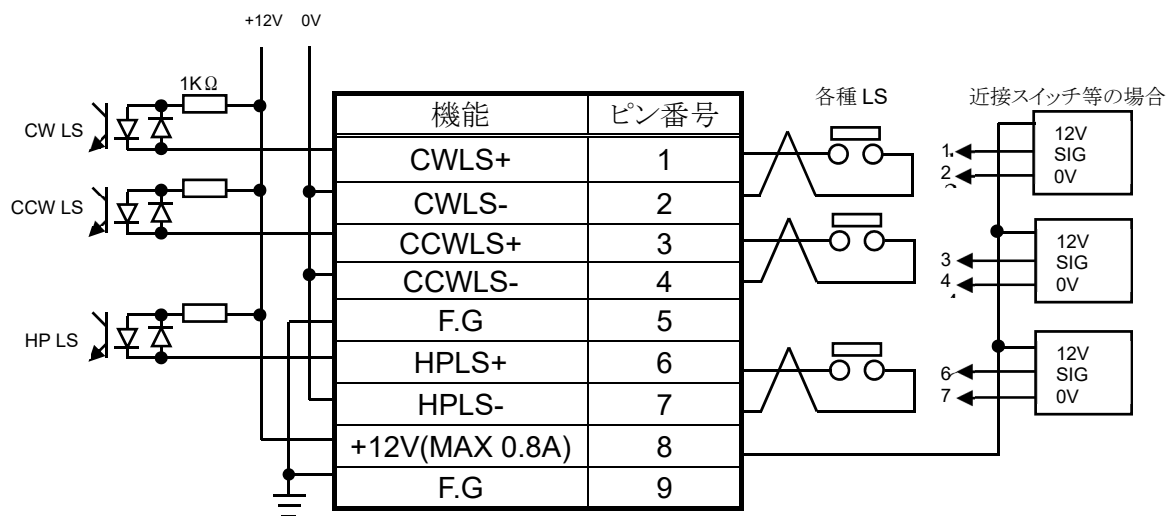
● パルス出力 DSub コネクタ(PULSE)ピンアサイン



8 番ピンについては、上蓋を開けてコネクタ裏にある基板上の赤いスライドスイッチの ON/OFF で +5V の供給が可能になっています。出荷時は OFF に設定されています。



● リミットスイッチ入力 DSub コネクタ (LS IN) ピンアサイン



リミットスイッチは A 接点、B 接点どちらも使用可能です。
 本体の設定で論理の切り替えが可能です。
 コネクタ間ピッチが 37.6mm となっておりますので、シェルサイズが 35mm 以下の物をご利用下さい。DE-C1-J6(JAE), XM2S-0911(OMRON), HDE-CTF(HIROSE)等が推奨品です。

● RS-232C コネクタ

PM16C-16 側の Dsub9 ピンコネクタ(オス)のピンアサインは右表の通りになります。お手持ちのパソコンとはクロスケーブルを用いて接続して下さい。

機能	ピン番号
—	1
RXD	2
TXD	3
—	4
GND	5
—	6
—	7
—	8
—	9

3 通信ラインの準備

3-1 通信コントロールの概要

PM16C-16EC では、PM16C-16 と同様に RS-232C、GP-IB による通信コントロールを搭載しております。加えて PM16C-16EC では、EtherCAT スレーブ機能を搭載しております。それぞれの通信に必要な初期設定を記載します。いずれの初期設定も SETUP モードで行えます。

・SETUP 画面の表示方法

電源を入れた後、①REM/LOC ボタンを押し緑の LED が点灯している状態にします。

②SETUP ボタンを押すと画面が変わりますので、

③JOG スイッチを CW、CCW 方向に倒してページを切り替えて下さい。



3-2 RS-232C、GPIB 通信の設定

JOG スイッチを CW 側に何回か倒し 9 ページ(右画面)を表示させます。

初期設定は右写真の通りになっております。

CURSOR ボタンで、点滅するカーソルを

B.RATE の数字の上に移動させ、中央の CHG ボタンを押すと

RS-232C 通信のボーレート値を 1200、2400、4800、9600、19200、38400 から選択できます。

本体で設定できるのはボーレート値のみで、他の値は

DATA BIT:8、STOP BIT:1、NO FLOW CONTROL、

NO PARITY で固定されております。

GP-IB の設定はアドレスを設定するだけです。ADDRESS の数字の上にカーソルを移動させ、テンキーで 2~31 の範囲内でアドレスを設定します。

設定が完了したら、SETUP ボタンを押してモードを抜けると変更した設定が反映されます。



3-3 デリミタ(区切り文字)について

RS-232C、GP-IB いずれの通信も共通で、コマンドは全てアスキーコードで送受信されます。デリミタは送受信共通で CR+LF(0x0d + 0x0a)で、この文字の受信を持って

PM16C-16 はコマンドの解析処理に入ります。コマンド表示では CR+LF が省略されておりますが、必ず付加して下さい。

3-4 EtherCAT 通信について

EtherCAT スレーブ通信については特に初期設定はありません。

接続するマスターに PM16C-16EC 用 ESI ファイルを読み込ませてください。

4 モータコントロール概要

4-1 リモートモードとローカルモード

PM16C-16EC では、モータの操作をパネルのスイッチ及びハンドボックスで行うローカルモード、通信ラインからの制御で行うリモートモードあります。ローカルモードでは、通信ラインからの設定変更及びモータの操作を行うコマンドは無効になり、データの読出しだけが可能です。

リモートモードでは、パネルのスイッチ操作が **STOP**、**REM/LOC** ボタン以外無効になります。

4-2 動作モードの種類

PM16C-16EC では、大別して 4 種類の移動モードがあります。

ローカルモードでは、**MODE** ボタンを押す度に **START** ボタンを押した時の歩進方法が変わります。ボタン上にある 4 つの **LED** のうち、点灯している箇所が現在選択されているモードです。リモートモードでは、歩進方法をコマンドで直接指定します。

- ・**REL** モード: 相対値パルス移動モード
ローカルモードでは、**START** ボタン押下により、あらかじめ設定したパルス分現在位置から歩進します。
リモートモードではコマンドで指定した値だけ歩進します。
- ・**ABS** モード: 絶対値パルス移動モード
ローカルモードでは、**START** ボタン押下により、設定されたパルスの位置まで歩進します。
リモートモードではコマンドで指定した位置まで歩進します。
- ・**SCAN** モード: 連続移動モード
ローカルモードでは、**START** ボタンを押した後 **JOG** レバーを倒すと倒した方向 (**CW/CCW**) に向かって連続移動を行います。
PRESET ボタンを押すと予め設定した値にパルスをセットします。
- ・**HP** モード: 各軸のパルスカウント原点位置の検出、設定モード
詳細は「4-5 ホームポジションの検出移動、設定」(15 ページ)を参照して下さい。

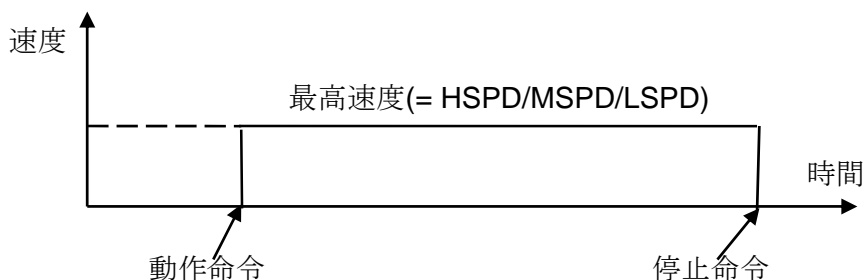
いずれの移動中でも、**STOP** ボタンを押す、リミットスイッチを検出する、停止コマンドを入力する等の方法でモータを停止させることが可能です。

4-3 移動速度設定

全チャンネルで個別に **HSPD**(高速)、**MSPD**(中速)、**LSPD**(低速)の 3 種類の移動速度、及び **RATE**(加減速率)の設定が出来ます。

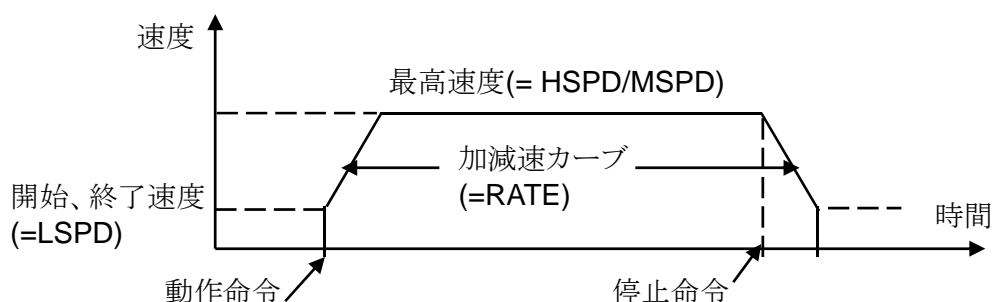
それらの設定は「**SETUP** モード **Page3** スピード設定」(21 ページ)またはコマンドで行います。最高速に達するまでの加速、及び停止するまでの減速方法は定速、台形加減速、**S** 字加減速の 3 種類があり、「**Page4** 加減速モードの設定」(21 ページ)またはコマンドで設定します。速度の設定コマンド等は 39 ページを参照して下さい。

- 定速運転(Const)



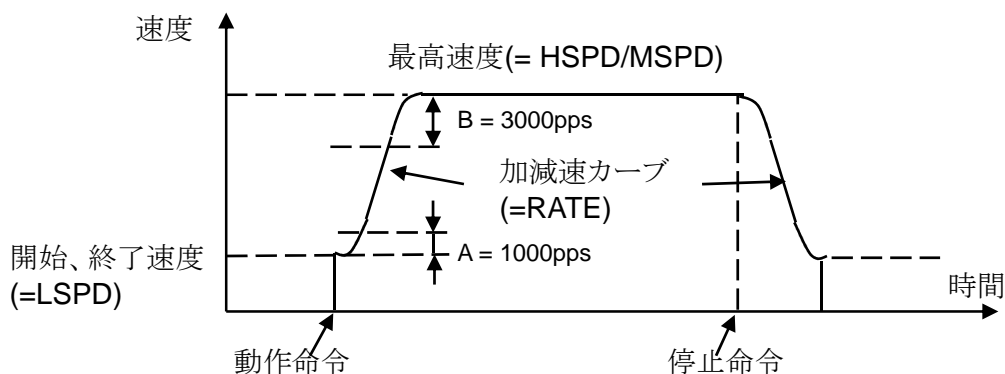
動作命令を実行した瞬間より、設定した速度で動作し、停止命令を実行した瞬間に即時停止します。速度が速い場合、モータの脱調が起こり得ますので十分ご注意ください。
加減速モードに関わらず **LSPD** での運転は常に定速運転になります。

- 台形加減速運転(Trape)



動作命令を実行すると **LSPD** を初速として **MSPD**、もしくは **HSPD** に達するまで加速し動作します。停止コマンドを入力すると減速を開始し、**LSPD** に達した時に停止します。加減速コード(64 ページ参照)で示される **RATE** 値が大きい程、加減速カーブの傾きが急になり最高速に達するまでの時間が短くなります。初速、終了時の速度が **LSPD** でありますので、**LSPD** の値が大きいと脱調等によりモータが駆動出来ない場合があります。

- S字加減速運転(Schar)



基本的には台形加減速運転と同じですが、加減速開始時、終了時の速度変化が放物線に近似した **S** 字加減速カーブに従って行われます。

LSPD の値が大きいと脱調等でモータが駆動出来ない場合があります。

加減速時、加減速カーブ開始領域 **A**、加減速終了領域 **B** は固定になります。

LSPD + 4000pps <= HSPD の時はカーブが滑らかな様自動計算を行います。

4-4・コントロール画面

● 初期画面

*	*	*	*	*	P	M	1	6	C	-	1	6	E	C	*	*	*	*	*
S	T	E	P	P	I	N	G		M	O	T	O	R						
C	O	N	T	R	O	L	L	E	R		V	e	r	<	1	.	0	0	>
T	S	U	J	I	-	D	E	N	S	H	I		C	o	.	L	T	D	,

電源を入れた直後はこの画面が表示されます。
どのバージョンのファームウェアで起動しているか表示されます。

● モータ駆動画面

A Pos.	0	0		H		T	P	0			0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
B Pos.	0	1		H	#	T	P	1		-	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
C Pos.	0	2		M	#	T	P	2		-	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
D Pos.	1	5		L		T	P	3			0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
		①		②	③		④													⑤

通常時はこの画面が表示され、CH SEL スイッチで選択した
4つのチャンネルの位置情報が表示されます。色付きの部分は
ローカルモード時に CURSOR キーで点滅するカーソルを移動出来る場所です。

番号	名称	機能
①	チャンネル No.	A~D Pos. にどのチャンネルが割り当てられているかを表示します。カーソルを移動させてテンキーでチャンネルを入力するか、CH SEL スイッチで表示するチャンネルを変更出来ます。同じチャンネルを2箇所以上で表示する事は出来ません。
②	現在の駆動速度	モータを駆動させた時の速度を「H」「M」「L」の3種類から選択します。CHG ボタンで切り替えることが出来ます。正確な速度はSETUP モード(21 ページ)、もしくはコマンドで確認してください。
③	タイミング信号出力状態	タイミング信号の出力準備が出来ているかを表示します。CHG ボタンを押す度に「#」の表示、非表示が切り替わり、表示している状態はタイミング信号の準備完了状態である事を示します。詳細は「8 Timing out 信号出力」(46 ページ)を参照して下さい。

(次ページへ続く)

(続き)

番号	名称	機能
④	タイミング信号出力ポート チャンネルコメント表示	タイミング信号を出力した時、どのポートから出力するかを表示します。どのポートにも割り当てられていない時は"---"と表示されます。 CHG ボタンでこの表示と、チャンネルコメントの表示を切り替えられ、各々のチャンネルに3文字の英数字でコメント表示が可能です。コメントの設定は「10-1 チャンネルコメント設定」(54 ページ)を参照して下さい。
⑤	現在位置	現在のパルスポジションを表示します。

● モード表示画面

モータ駆動画面上で、①**DSP CHG** ボタンを押すことで下記の画面に切り替わります。

0	0	M	R	E	L			0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
0	1	M	R	E	L		-	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
0	2	M	R	E	L		-	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
1	5	L	R	E	L			0	1	2	3	4	5	6	7	8	9

この画面では、各種モータ移動を行う際のパラメータの設定を行います。

②**MODE** ボタンを押す度に、**REL** の表示が **REL, ABS, SCN, H.P** と順番に切り替わり、それぞれで設定する値が異なります。

この画面に入っている間は③**SETUP** ボタン上の **LED** が点滅します。

もう一度①**DSP CHG** ボタンを押すか、一定時間操作を行わないでいると元の画面に戻ります。



MODE ボタンで切り替えて設定する値は以下になります。

REL: **START** ボタンを押して相対移動するパルス値を符号付で設定します。

ABS: **START** ボタンを押した時の絶対移動パルス値を設定します。

SCN: **PRESET** ボタンを押した時のプリセット値を設定します。

H.P: ホームポジションが検出されているときには原点のパルス値を、検出されていないときには「**NO_HOME POS.**」と表示します。

設定方法は、カーソルを変更したいチャンネルまで移動させ、テンキーを使って変更後の値を入力します。符号を入れ替えたい場合は「±」ボタンを、一旦値をクリアしたい場合は「**CLR**」ボタンを押して下さい。入力中はゼロサプレス表示になり、入力し終わった後にカーソルを上下移動させるとゼロ表示を伴い変更が確定されます。

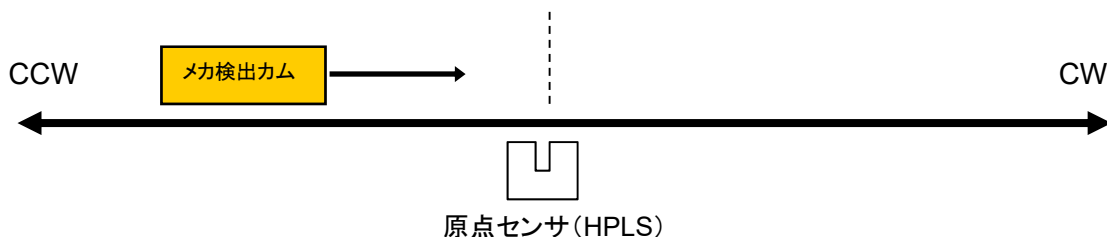
4-5ホームポジションの検出移動、設定

ホームポジションの検出移動は装置の原点を設定する為のもので、原点センサ (HP スイッチ) を検出すると、モータは自動停止し、検出した際の移動方向と原点位置を本体に記憶するモードです。

● 初めに

ホームポジションの設定は、メカ原点に設置した原点センサを LS コネクタの HP リミットスイッチに接続して検出する事によって設定します。システムに固定されている原点センサに対して、メカの検出カムの検出方向は予め決めておく必要があります。

(下図の場合は、CW 方向で検出です)



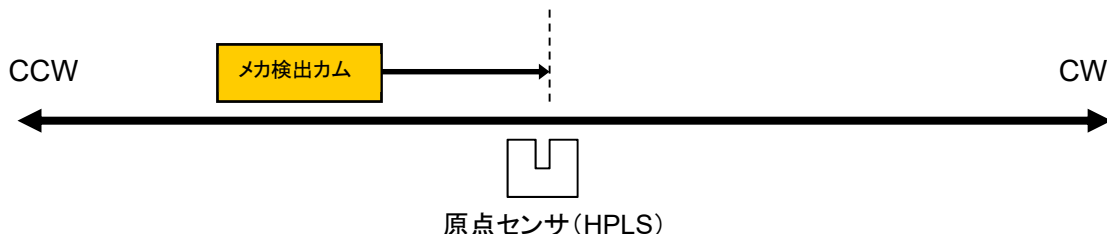
原点センサを検出するとモータは自動停止し、その時の検出方向と原点の位置を記憶します。ただし、検出する際の移動速度が速すぎてセンサの応答時間範囲外にならないように注意して下さい。移動前には、速度の確認を行って下さい。

● 原点検出方法

原点の検出方法は、予め原点が設定されている場合と、そうでない場合について以下の方法があります。

方法	原点が設定済か	検出方法	手順(ローカル)	精度	所要時間
①	未設定	手動	START ボタンを押して 検出方向に JOG スイッチを 倒す	△	短
②	未設定	半自動	START ボタンを 1 秒以上長押し	◎	長
③	設定済	半自動	START ボタンを押す	◎	最短

方法①



原点センサに向かって連続移動を行い、原点センサを検出したら急停止して検出を完了します。

予め検出したい方向とは反対側に検出カムを移動させ、そこから原点センサ方向に

向かうように動作させます。センサを検出すると急停止し、原点位置情報が記録され、センサに近づいた方向も記録されます。(上図の場合、CW 方向)
この方法は、HP センサを CWLS, CCWLS と兼用で使用する場合の検出にも利用できます。(CWLS, または CCWLS を HPLS にも入力する事)

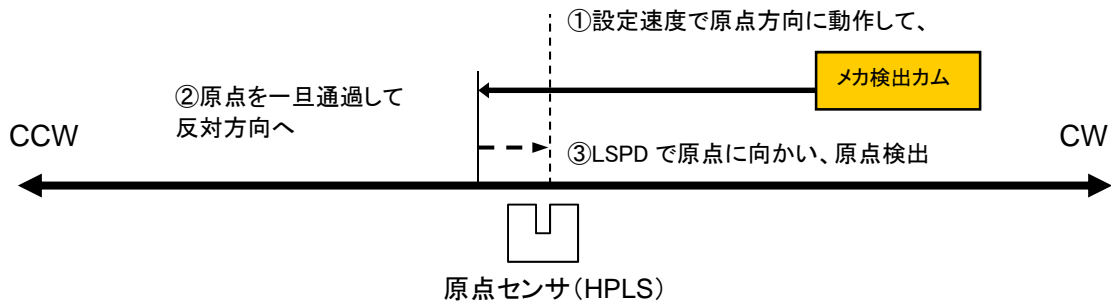
方法②

以下の例は、原点検出方向が CW の場合です。

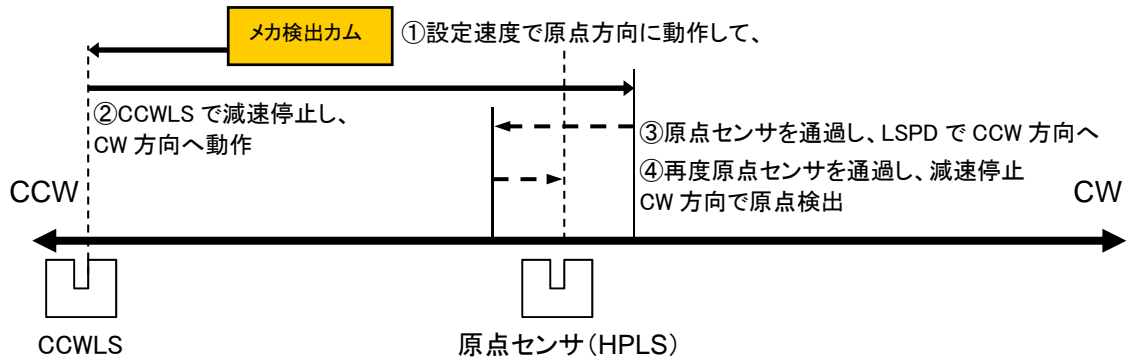
原点検出開始方向は原点検出方向と反対に設定して下さい。

(「Page6 ホームポジション設定」(22 ページ)で設定が可能です)

A) メカが原点センサよりも CW 側



B) メカが原点センサよりも CCW 側

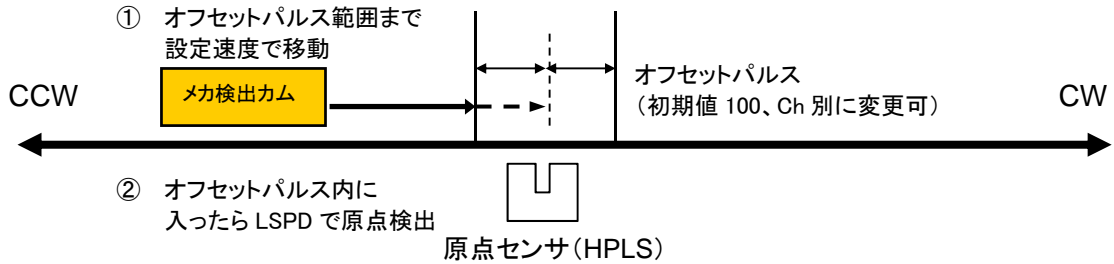


原点センサを検出したら最初は通過し、完全に通過したら停止し LSPD で原点に向かいます。原点検出開始方向とは反対の方向から原点センサを検出したら急停止し、原点位置情報が記録され、センサに近づいた方向も記録されます。

原点センサを検出しないまま STOP ボタン、停止コマンドで停止した場合は、原点検出なしで停止します。

リミットスイッチ、デジタルリミットスイッチが入った場合は、STOP ボタン等で停止するまで動作方向を反転し、検出動作を繰り返します。

方法③



この方法は、前述の方法で原点位置情報が本体に記録されている時にその情報を元に自動で原点位置を検出するものです。

原点センサの位置(±オフセットパルス値)の領域に移動するまでは設定速度で移動し、領域に入ったら **LSPD** で原点センサに向かい、検出したら急停止して完了します。この動作中にリミットスイッチ、**STOP** スイッチ等で停止した場合、このシーケンスは中断されて原点位置情報はクリアされます。

もし、これまでの原点検出データを利用して原点の設定を行いたい場合、**SETUP** 画面の「**Page6 ホームポジション設定**」(22 ページ)で設定データを復帰できます。

4-6 ハンドボックス(オプション品)によるコントロール

ローカルモードで操作する際、パネルで直接モータをコントロールする以外に、別売りのハンドボックスによるコントロールを行うことができます。

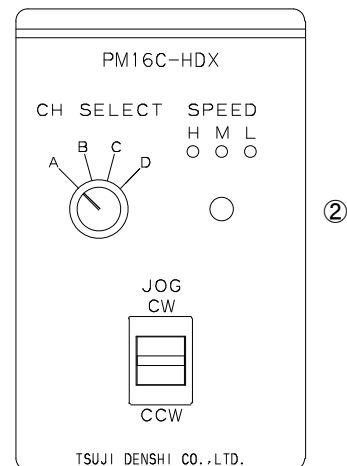
HAND BOX コネクタにハンドボックスを接続し、**SETUP** モードの 9 ページにある **HAND BOX CONT** の項目で接続したハンドボックスの種類を以下のタイプから選択して使用します。



● 04TYPE ハンドボックス (PM16-HDX 4 軸コントロール)

ディスプレイ表示チャンネル A,B,C,D のうち 1 つを選んでコントロール出来ます。

- ① チャンネルセレクトスイッチ
ディスプレイに表示されたチャンネル A,B,C,D のうち 1 つを操作の対象にします。
- ② スピード切替ボタン
ローカルモード時は指定したチャンネルのスピードを **HSPD**, **MSPD**, **LSPD** から変更出来ます。
リモートモード時は **STOP** ボタンにもなります(後述)。
- ③ **JOG** スイッチ
本体の **JOG** スイッチと同様に、1押しで **JOG** 運転を、押しっぱなしで連続運転を行います。



● 02TYPE ハンドボックス(PM16-HDX2 2 軸同時コントロール)

ディスプレイ表示チャンネル A,B の同時コントロールが可能です。

① スピード切替ボタン

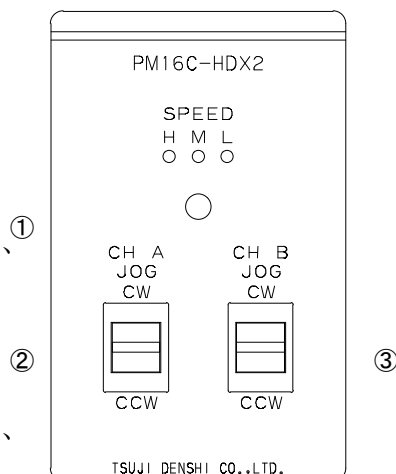
ローカルモード時はチャンネル A,B の
スピードを HSPD,MSPD,LSPD から変更出来ます。
リモートモード時は STOP ボタンにもなります(後述)。

② CH A JOG スイッチ

本体の JOG スイッチと同様に、1押しで JOG 運転を、
押しっぱなしで連続運転をディスプレイに表示された
チャンネル A に対して行います。

③ CH B JOG スイッチ

本体の JOG スイッチと同様に、1押しで JOG 運転を、
押しっぱなしで連続運転をディスプレイに表示された
チャンネル B に対して行います。



● 16TYPE ハンドボックス(PM16C-HDX16 16 軸切替コントロール)

全てのチャンネルから 1 つを選んでコントロールが可能です。

① チャンネル表示 7 セグメント LED

現在コントロールしているチャンネルを 0~F の
16 進数表示で示します。

② チャンネル切替スイッチ

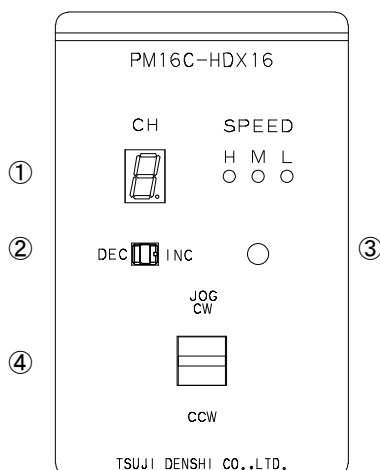
コントロールするチャンネルをこのスイッチで選択
します。

③ スピード切替ボタン

ローカルモード時は指定したチャンネルの
スピードを HSPD,MSPD,LSPD から変更出来ます。
リモートモード時は STOP ボタンにもなります(後述)。

④ JOG スイッチ

本体の JOG スイッチと同様に、1押しで JOG 運転を、
押しっぱなしで連続運転を行います。



・スピード切替ボタンについて

リモートモード時、スピード切替ボタンを 3 秒以上長押しすると、SPEED 表示 LED が
全部点灯し、この時スピード切替ボタンは STOP ボタンとして機能します。
このボタンを再度 3 秒以上長押しすると、この機能を解除出来ます。

5 SETUP モード

SETUP モードでは、それぞれのモータのスピード、停止条件、加速などの駆動設定、通信ラインの設定等を行います。ローカルモード時に **SETUP** ボタンを押すと **SETUP** モードに移り、もう一度押すとモータ駆動画面に戻ります。

SETUP モードは 11 ページ構成となっております。

JOG スイッチでページを切替え、**CW** に倒すとページを 1 送り、**CCW** に倒すと 1 戻します。

以下の説明では、色付きの部分はカーソルが移動可能な場所です。

特に指定が無い限りはカーソルキー中央の「**CHG**」ボタンでパラメータを変更出来ます。

5-1 Page1 リミットスイッチ、パルス出力設定

C	H	:	0	①			M	O	T	O	R	:	E	N	②			P	1	
H	.	O	F	F		:	E	N	A	③	P	.	M	O	D	:	P	-	P	④
C	W	.	L	S	:	E	N	A	⑤	N	.	C	⑥	-						
C	C	W	.	L	S	:	E	N	A		N	.	O		<input type="checkbox"/>					

①:SETUP チャンネル選択

現在設定中のチャンネルを表示しています。ここにカーソルを合わせてテンキーでチャンネルを入力するか、「±」ボタンでチャンネルを送り「**CLR**」ボタンで戻す、もしくは A.Pos の **CH SEL** スイッチで設定するチャンネルを変更出来ます。

②:モータアクセス ENA/DIS 初期値:ENA

モータの動作が有効か無効かを設定します。

ENA: PM16C-16 からモータコントロールが可能です。

DIS: CW/CCW 双方の LS が点灯し、モータコントロールが無効な状態です。

③:ホールドオフ信号 ENA/DIS 初期値:ENA

モータが停止している時にモータへの電源通電を解除するホールドオフ機能を有効にするかどうか設定します。

ENA:ホールドオフ信号が有効な状態です。

DIS:ホールドオフ信号が無効な状態です。

④:パルス出力モード P_P/P_D/PDR 初期値:P_P

モータの駆動方式を選択します。

P_P: PULSE-PULSE 方式

P_D: PULSE-DIRECTION 方式 CW 運転時 DIRECTION 信号が H になります。

PDR: PULSE-DIRECTION REVERSE 方式 CCW 運転時に DIRECTION 信号が H になります。

⑤:リミットスイッチ設定 ENA/DIS 初期値:ENA

リミットスイッチの有効、無効を CW/CCW で独立して設定します。

ENA:リミット信号を検出するとモータが停止します。

DIS:リミット信号を検出してもモータが停止しません。

⑥:リミットスイッチの接点設定 N.O/N.C 初期値:N.O

リミットスイッチの接点論理を CW/CCW それぞれ独立して設定します。
 リミットスイッチがアクティブになっている時は右側の「_」が「□」に変化します。
 N.O: Normally open(A 接点)のリミットスイッチを使う時選択します。
 N.C: Normally close(B 接点)のリミットスイッチを使う時選択します。

5-2 Page2 デジタルリミットスイッチ、バックラッシュ動作設定

C	H	:	0	0			D	I	G	I	T	A	L		L	S		P	2	
C	W	:	D	I	S	②		0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	-		③
C	C	W	:	D	I	S		0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	□		
B	A	C	K	L	A	S	H							-	9	9	9	9		④

①:SETUP チャンネル選択

Page 1 と同様です。

②:デジタルリミットスイッチ ENA/DIS 初期値:ENA

デジタルリミットスイッチが有効か設定します。CW/CCW 方向で同時設定となります。
 有効の場合は CWLS 値を超えるか CCWLS 値未満だとその方向へは動作しません。

ENA: デジタルリミットスイッチが有効な状態です。

DIS: デジタルリミットスイッチが無効な状態です。

③:デジタルリミット値 設定値:-2,147,483,647 ~ +2,147,483,647

初期値: CW/+1,000,000 CCW/-1,000,000,

デジタルリミットスイッチを有効にしている場合のリミット値をテンキーで設定します。

④:バックラッシュ値 設定値:-9999 ~ +9999 初期値: +100

リモートモードで行うバックラッシュ移動の量をテンキーで設定します。

● デジタルリミットスイッチについて

デジタルリミットスイッチは CWLS の場合設定値を超えると、CCWLS の場合設定値未満の位置に移動すると働き、リミットスイッチが入った方向にモータを動かさなくなります。

デジタルリミットスイッチが入った段階で停止動作を行いますので、速度設定が速い場合減速する期間の分設定値をオーバーランします。リミットスイッチの範囲外にモータが移動しないということを保証するものではありませんので、設定する際は停止区間を十分に確保して値を設定して下さい。

5-3 Page3 スピード設定

①

C	H	:	0	0			S	P	E	E	D	(p	p	s)		P	3
H	:	5	0	0	0	0	0	0	0										
M	:	5	0	0	0	0	0	0	0			J	O	G	:	0	0	0	1
L	:	5	0	0	0	0	0	0	0			R	A	T	E	:	1	1	5

②

①:SETUP チャンネル選択

Page 1 と同様です。

②:駆動速度設定 設定値:1 ~ 5,000,000

初期値: HSPD/3,700 MSPD/650 LSPD/10

HSPD(高速)、MSPD(中速)、LSPD(初速、低速)で移動する時のスピードを pps(pulse per second:1 秒間あたりの出力パルス数)単位で設定します。

入力にはテンキーを使います。

これらの速度は 11 ページの移動速度設定で使用されます。

③:JOG ステップ値 設定値: 1 ~ 9,999 初期値:1

ローカルモードで JOG スイッチを 1 回倒した時のステップ数をテンキーで設定します。

④:加減速レート 設定値:0 ~ 115 初期値: 13

モータが加減速する時の加速度をテンキーで設定します。この値が大きいほど

急加速、急停止するようになります。詳細は「13-1 加減速レートデータ(64 ページ)」のレート表をご覧ください。

5-4 Page4 加減速モードの設定

①

C	H	:	0	0			A	C	C	&	S	T	O	P			P	4
A	C	C	_	M	O	D	E	:				T	r	a	p	e		②
S	T	O	P	_	M	O	D	E	L	.	S	:	S	L	O	w		③
									P	.	B	:	F	A	S	T		④

①:SETUP チャンネル選択

Page 1 と同様です。

②:加減速モード設定 Const/Trape/Schar 初期値: Trape

定速運転(Const)、台形加減速運転(Trape)、S 字加減速運転(Schar)から加減速モードを選択します。

詳細は 11 ページの移動速度設定を参照して下さい。

③:リミットスイッチ検知時の停止方法 SLOW/FAST 初期値:SLOW

リミットスイッチを検出した時の停止方法を SLOW(減速停止)、FAST(急停止)から選択します。

④:STOP ボタン押下時の停止方法 SLOW/FAST 初期値:SLOW

ローカルモードで STOP ボタンを押した時の停止方法を SLOW(減速停止)、FAST(急停止)から選択します。

5-5 Page5 REL/ABS/SCAN PRESET データ設定

①

C	H	:	0	0						M	O	D	E	_	D	A	T	A			P	5
R	E	L	:		-	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	②						
A	B	S	:		-	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	③						
S	C	A	N	:		0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	④						

このページの設定は「モード表示画面」(14 ページ)でも可能です。

①:SETUP チャンネル選択

Page 1 と同様です。

②:REL モード時の相対移動量 設定値: -2,147,483,647 ~ +2,147,483,647
初期値: +10,000

ローカルモードで START ボタンを押して相対移動するパルス値を設定します。

③:ABS モード時の絶対値 設定値: -2,147,483,647 ~ +2,147,483,647
初期値: 0

ローカルモードで START ボタンを押した時の絶対移動パルス値を設定します。

④:SCAN モード時のプリセット値 設定値: -2,147,483,647 ~ +2,147,483,647
初期値: 0

ローカルモードで PRESET ボタンを押した時にプリセットされる値を設定します。

5-6 Page6 ホームポジション設定

①

②

③

C	H	:	0	0		H	P	L	S	:	E	N	A		N	O	_	P	6		
O	R	G	.	S	T	A	R	T	:	C	C	W	④	M	(C	C	W)	⑤	
O	F	F	S	E	T	.	P	U	L	S	E	:				9	9	9	9	⑥	
M	E	M	.	P	O	S	:		-	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	⑦	

①:SETUP チャンネル選択

Page 1 と同様です。

②:ホームポジションスイッチ設定: ENA/DIS 初期値: ENA

ホームポジションスイッチの有効、無効を設定します。

ENA:ホームポジション信号を検出します。

DIS:ホームポジション信号を検出しません。

- ③:ホームポジションスイッチ接点設定: N.O/N.C 初期値:N.O
 ホームポジションスイッチの接点論理を設定します。
 ホームポジションスイッチがアクティブになっている時は右側の「」が「」に変化します。
 N.O: Normally open(A 接点)のホームポジションスイッチを使う時選択します。
 N.C: Normally close(B 接点)のホームポジションスイッチを使う時選択します。
- ④:ホームポジション検出開始方向: CW/CCW 初期値:CW
 自動でホームポジション検出を行う際に、START ボタンを押して最初に移動する方向です。
 CW: 原点検出開始方向を CW に設定します。
 CCW: 原点検出開始方向を CCW に設定します。
- ⑤:原点検出方向: CW/CCW
 原点を検出して停止した際、どの方向から向かっていたかを記録しております。
 この値は変更不可能です。
- ⑥:原点検出オフセットパルス: 設定値: 1 ~ 9999 初期値: 100
 原点の再検出を行う際に、原点位置周辺で減速して検出する範囲を設定します。
- ⑦:記憶原点: 設定値: -2,147,483,647 ~ +2,147,483,647
 初期値:NO_HOME.POS
 原点を検出している場合は、ここにその位置が表示されます。
 未検出の場合はここに「NO_HOME.POS」と表示されます。
 原点未検出の場合に「CHG」ボタンを押すと最後に設定された原点が設定されます。
 原点が設定されている時にテンキーで値を入力しますと原点位置を変更します。
 また、この時に「CHG」ボタンで原点未検出の状態に取り消す事が可能です。

5-7 Page7 TIMING OUT 信号設定

TIMING OUT 信号の詳細については、46 ページを参照して下さい。

①										②									
C	H	:	0	0		T	.	O	U	T	:	P	.	1	m	s		P	7
S	T	A	R	T	:			-	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	③
S	T	O	P	:				-	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	④
P	.	I	N	T	V	:			0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	⑤

- ①:SETUP チャンネル選択
 Page 1 と同様です。
- ②:TIMING OUT 出力信号選択 DIS/GATE/P.200ns/P.10us/P.100us/P.1ms
 初期設定: P.1ms
 TIMING OUT 信号を出力する時の種類を選択します。
 DIS : 信号出力無効
 GATE : START ~ STOP 間で GATE 出力
 P.200ns : 200ns のパルスを区間内で出力
 P.10us : 10 μ s のパルスを区間内で出力
 P.100us : 100 μ s のパルスを区間内で出力
 P.1ms : 1ms のパルスを区間内で出力

- ③:TIMING OUT 出力開始点 設定値: -2,147,483,647 ~ +2,147,483,647
初期設定: +1000

上記の TIMING OUT 信号出力を行う区間の開始点を設定します。

- ④:TIMING OUT 出力終了点 設定値: -2,147,483,647 ~ +2,147,483,647
初期設定: +10000

上記の TIMING OUT 信号出力を行う区間の終了点を設定します。

- ⑤:TIMING OUT 出カインターバル 設定値: 0 ~ +2,147,483,647
初期設定: 200

TIMING OUT 信号がパルスである時、TIMING OUT 出力区間内でパルスを出力してから次に出力するまでの周期を設定します。

5-8 Page8 TIMING OUT チャンネル設定(更新:改訂 2)

4 つの TIMING OUT 出力ポートにどのチャンネルが割り当てられているかを表示しています。ソフトウェアバージョン 1.01 より、出力ポートのチャンネル固定モードを追加し、ディスプレイ表示に関係なく指定したチャンネルの TIMING OUT 出力を得られるようになりました。

T	I	M	I	N	G			T	P	0	:	C	H	0	0		P	8
O	U	T						T	P	1	:	C	H	0	1			
S	E	T	T	I	N	G		T	P	2	:	C	H	0	2			
M	O	D	E	:	F	I	X	T	P	3	:	C	H	0	3			

①

②

- ①:TIMING OUT 設定モード NOM/FIX 初期値: NOM
TIMING OUT 出力チャンネル設定モードを選択します。
NOM: ディスプレイに表示されているチャンネルから出力されます
(PM16C-04XDL,及び Ver 1.00 と同じ動作です)。
FIX: 設定したチャンネルから出力します。(TIMING OUT チャンネル固定モード)
ディスプレイに関係なく設定したチャンネルからの信号が出力されます。
- ②:TIMING OUT 出力チャンネル
①で FIX を選択した時、割り当てるチャンネルを設定します。
テンキー、または CH SEL スイッチで変更して下さい。
2 箇所以上に同じチャンネルは設定出来ません。

5-9 Page9 リモート制御パラメータ設定

R	E	M	O	T	E		C	O	N	T	R	O	L					P	9
R	S	-	2	3	2	C		B	.	R	A	T	E	:	3	8	4	0	0
G	P	I	B		A	D	D	R	:	3	1	②	R	E	P	:	D	I	S
H	A	N	D		B	O	X		C	O	N	T	:	0	4	T	Y	P	E

- ① :RS-232C 通信時のボーレート 初期値:38400
RS-232C 通信のボーレート値を 1200、2400、4800、9600、19200、38400 から
選択します。
- ②:GP-IB アドレス 設定値:2~31 初期値:7
GP-IB 通信時のアドレスをテンキーで設定します。
- ③:ハンドボックス種類 04TYPE/02TYPE/16TYPE 初期値:04TYPE
接続したハンドボックスの種類に合わせてこのパラメータを設定します。
ハンドボックスの詳細は「ハンドボックス(オプション品)によるコントロール」(17 ページ)を
参照して下さい。
- ④:全応答モードの設定 ENA/DIS/E-/-R/-G 他 初期値:DIS
リモート通信時、送信されたコマンドに「OK」「NG」等の応答を
従来応答の無いコマンドに付加するモードの有効/無効を設定します。
詳細は「10-2 全応答モード」(56 ページ)をご覧下さい。

5-10 Page10 プログラム切替、その他の設定

①

P	R	O	G	R	A	M		C	H	A	N	G	E				P	1	0
						N	E	W		V	e	r		<	1	.	0	0	>
D	S	P	/	C	H	G		R	E	T	U	R	N		:	6	0	S	
L	C	D	.	B	R	I	G	H	T	N	E	S	S	:		1	0	0	%

②
③

①:ファームウェアのバージョン変更 NEW/OLD

本体のファームウェアバージョンを選択します。詳細は
「12 ファームウェアのバージョン UP」(62 ページ)を参照して下さい。

②:ディスプレイ復帰時間 設定値: 0~99 初期値:60

コントロール画面から「DSP CHG」ボタンでモード表示画面に変わりますが、
ここで設定された秒数の間操作しないと元のコントロール画面に戻ります。
00 に設定した場合はもう一度「DSP CHG」ボタンを押すまで戻りません。

③:LCD バックライト明るさ 設定値:1~100 初期値:100

LCD のバックライトの明るさをテンキーで設定します。

6 モータの操作

ここでは、実際にモータを移動させます。
実際に駆動させる前に、以下の設定を完了させて下さい。

- ・ドライバ、リミットスイッチ等の外部機器との接続(8 ページ)
- ・駆動速度の設定(21 ページ)
- ・(絶対値・相対値移動のみ) 移動量の設定(13 ページ)

設定が完了したら、モータを操作します。

6-1 ローカル操作

- 1:LCD に動かすモータのチャンネルを表示させます。
表示されていない場合は、CH SEL スイッチでチャンネルを変えて下さい。
- 2:動かすモータに対応した A～D ボタン上部の LED を押して点灯させます。
点灯しているポジションのモータが START ボタン、または緑色の JOG スイッチを倒した時に移動します。
- 3:MODE ボタンを押して、移動方法を REL,ABS,SCAN,HP の 4 種類から選択します。点灯している箇所が現在選択中の移動方法です。
- 4:START ボタンを押すとモータの移動を開始します。
(REL の場合)設定された移動量だけ相対移動を行います。
(ABS の場合)設定された位置まで絶対値移動を行います。
(SCAN の場合) START ボタン上部の緑 LED が点灯しますので、その状態で JOG スイッチを倒した方向に連続移動します。
(HP の場合)詳細は 15 ページを参照して下さい。
- 5.移動中、STOP ボタンを押す、リミットスイッチを検出する等でモータが停止します。

6-2 リモート・ローカル切替コマンド

リモート操作では、動かすモータをコマンドで直接指定出来ます。
以下のコマンドで、リモートモードに設定して下さい。
ローカルモードではモータを動かすコマンドは無視されます。
このコマンドは全てのモータが停止している時に有効です。

コマンド	REM	LOC	リモートモードもしくはローカルモードに設定します。
返答	なし		
備考	全モータ停止時のみ有効		

6-3 モータ状態読出しコマンド

<ch>には設定、読出したいチャンネルを 0~F(16 進数表記)で入力して下さい。

コマンド	STS?	現在 LCD に表示されている 4ch 分のモータステータスを 読出します。
返答	<RL><0123>/<DIR>/<LS>/<MT>/<POS>/<POS>/<POS>/<POS>	
	<RL>	R/リモートモード L/ローカルモード
	<0123>	ディスプレイに上から表示されている順に、モータのチャンネルを 0~F の 16 進数表記で表示します。以下の<DIR>、<LS>、<MT>、<POS>の項目はこの順番に 4 チャンネル分表示されます。
	<DIR>	P/CW 方向に移動中 S/停止中 N/CCW 方向に移動中
	<LS>	ホールドオフ&LS ステータス(16 進表示) それぞれの信号入力時、そのビットが立ちます。 b3: ホールドオフ b2: HPLS b1: CCWLS b0: CWLS
	<MT>	モータの現在状態を表示します(2 桁 16 進表示)。 b7: ESEND(急停止コマンド有り) b6: SSEND(減速停止コマンド有り) b5: LSEND(リミットスイッチ停止) b4: COMERR(コマンドエラー) b3: ACCN(減速中) b2: ACCP(加速中) b1: DRIVE(パルス出力中) b0: BUSY(データ処理中またはドライブ実行中)
	<POS>	現在のポジションを表示します。(符号付 7 桁整数) 8 桁以上の場合はその桁が増えて表示されます。
使用例	STS? 応答: R1234/PSSN/0A80/07300003/+0002784/+0000000/-0001239/-0005009	
備考	EtherCAT コマンド通信の場合、本コマンドはサポートしません。 "Unsupported at EtherCAT" と応答します。 本コマンドの情報は常時通信用データテーブルにありますので そちらを参照してください。	

コマンド	STS<ch>?	応答内容は"STS?"コマンドと同じですが、こちらは 指定したチャンネルのデータを応答します。
返答	<RL><CH><DIR><LS><MT><POS> ※<CH>以外は"STS?"コマンドと同一内容です。	
	<CH>	読み出したチャンネルを 16 進数で表示します。
使用例	STS1? 応答: R1P007+0002784	
備考		

コマンド	STS_16?	16ch 全てのモータのステータスを一度に読み出します。
返答	<DIR><DIR>…<DIR>/<MT><MT><MT><MT>…<MT><MT><MT><MT>	
	<DIR>	P/CW 方向に移動中 S/停止中 N/CCW 方向に移動中 先頭から CH0~F の順番に、各 ch ごとに 1 文字ずつ、16 文字で表示されます。
	<MT>	モータの現在状態を表示します(2 桁 16 進表示) b7:ESEND(急停止コマンド有り) b6:SSEND(減速停止コマンド有り) b5:LSEND(リミットスイッチ停止) b4:COMERR(コマンドエラー) b3:ACCN(減速中) b2:ACCP(加速中) b1:DRIVE(パルス出力中) b0:BUSY(データ処理中またはドライブ実行中) 先頭から CH0~F の順番で表示されます。
使用例	STS_16? 返答: SSSSPSSSSSNSSSS/00000080030000000000000300000000	
備考		

● リミットスイッチ(LS)状態読出しコマンド

コマンド	LS?	現在 LCD に表示されている 4ch 分のリミットスイッチ (LS)ステータスを表示します。
返答	<0123><LS>	
	<0123>	ディスプレイに上から表示されている順に、モータのチャンネルを 0~F の 16 進数表記で表示します。以下の<LS>の項目はこの順番に 4 チャンネル分表示されます。
	<LS>	ホールドオフ&LS ステータス(16 進表示) それぞれの信号入力時、そのビットが立ちます。 b3: ホールドオフ b2: HPLS b1: CCWLS b0: CWLS
使用例	LS? 返答: 0123888B	
備考		

コマンド	HDSTLS?	現在 LCD に表示されている 4ch 分のハード、ソフト別の LS ステータスを表示します。
返答	<0123><HDLS><STLS>	
	<0123>	ディスプレイに上から表示されている順に、モータのチャンネルを 0~F の 16 進数表記で表示します。以下の<LS>の項目はこの順番に 4 チャンネル分表示されます。
	<HDLS> <STLS>	<p>ホールドオフ&LS ステータス(16 進表示) それぞれの信号入力時、そのビットが立ちます。 <HDLS>は本体に外部接続した LS からの信号に、 <STLS>は内部のソフト LS に対応しています。 <STLS>は b3、b2 は常に 0 です。</p> <p>b3: ホールドオフ b2: HPLS b1: CCWLS b0: CWLS</p>
使用例	HDSTLS? 返答: 0123888B0000	
備考		

コマンド	LS_16?	16ch 全てのモータのリミットスイッチ(LS)ステータスを表示します。
返答	<LS><LS>...<LS><LS>	
	<LS>	<p>ホールドオフ&LS ステータス(16 進表示) それぞれの信号入力時、そのビットが立ちます。 b3: ホールドオフ b2: HPLS b1: CCWLS b0: CWLS</p> <p>先頭から CH0~F まで順番に表示されます。</p>
使用例	LS_16? 返答: 888B888888888888	
備考		

● 現在位置読出し、設定コマンド

コマンド	PS? <ch>	指定したモータの現在位置を確認します。
引数	<ch> チャンネル	読み出すモータを 0~F の 16 進数で指定します。
返答	± d d d d d d d (符号付 7 桁以上の整数)	
使用例	PS?4 応答: -0000135	
備考		

<ch>には設定したいチャンネルを0~F(16進数表記)で入力して下さい。

コマンド	PS_16?	16ch 全てのモータの現在位置を表示します。
返答	<POS>/<POS>/.../<POS>	
	<POS>	ch0 から順番に、符号付 7 桁以上の整数で現在位置を表示します。各 ch は"/"で区切られています。
使用例	PS_16? 返答: +0000000/-0015000/-0004500/.../+0018000/+0001000	
備考	EtherCAT コマンド通信の場合、本コマンドはサポートしません。 "Unsupported at EtherCAT" と応答します。 本コマンドの情報は常時通信用データテーブルにありますので そちらを参照してください。	

コマンド	PS<ch><pos>	モータの現在位置を設定します。
引数	<pos> 設定位置	-2,147,483,647~+2,147,483,647
返答	なし	
使用例	PS2+10000 チャンネル 2 のモータ現在位置を+10000 にセットします。	
備考	モータ停止時及びリモート時のみ有効	

6-4 モータ移動コマンド

● JOG 歩進コマンド

コマンド	JOG<d><ch>	1 パルス出力して移動します。
引数	<d> 移動方向	P/CW N/CCW
返答	なし	
使用例	JOGP1 チャンネル 1 を 1 パルス CW に進めます。	
備考	リモート時のみ有効	

● 速度選択コマンド

コマンド	SPD<sp><ch>	モータ移動時の速度設定をします。
引数	<sp> 速度	L/LSPD(初速、低速) M/MSPD H/HSPD
返答	なし	
使用例	SPDHA チャンネル 10 を HSPD に設定	
備考	モータ停止時及びリモート時のみ有効	

<ch>には設定したいチャンネルを 0~F(16 進数表記)で入力して下さい。

コマンド	SPD?<ch>	モータ移動時の速度設定を確認します。
返答	LSPD/MSPD/HSPD	
使用例	SPD?1 返答: HSPD チャンネル 1 は HSPD に設定されています。	
備考		

● 連続移動コマンド

コマンド	SCAN<d><ch>	連続移動を行います。 (ローカルの SCAN 移動と同じ)
引数	<d>	移動方向 P/CW N/CCW
返答	なし	
使用例	SCANN2 チャンネル 2 を CCW 方向へ連続移動させます。	
備考	リモート時のみ有効	

コマンド	CSCAN<d><ch>	定速で連続移動を行います。 (移動開始から終了まで一定速度です)
引数	<d>	移動方向 P/CW N/CCW
返答	なし	
使用例	CSCANN2 チャンネル 2 を CCW 方向へ連続移動させます。	
備考	リモート時のみ有効 LSPD の値が大きい(初速度が速い)とモータが脱調を起こしますので、設定には注意して下さい。	

コマンド	SCANH<d><ch>	SCAN コマンドと同じ移動ですが、原点センサーを検出すると急停止します。原点検出方法(15 ページ)の方法①と同じ移動です。
引数	<d>	移動方向 P/CW N/CCW
返答	なし	
使用例	SCANHN2 チャンネル 2 を CCW 方向へ連続移動させます。	
備考	リモート時のみ有効	

● 絶対値移動(ABS)コマンド

コマンド	ABS<ch><deg>		絶対位置指定でモータを移動させます。
引数		バックラッシュ	(なし)/バックラッシュ移動なし B/バックラッシュ移動あり(自動調整なし)※ S/バックラッシュ移動あり(自動調整あり)※
	<deg>	移動位置	-2,147,483,647～+2,147,483,647
返答	なし		
使用例	ABS3+10000 チャンネル 3 を 10000 の位置まで移動させます。 ABS0S-2500 チャンネル 0 を-2500 の位置までバックラッシュ補正ありで移動させます。		
備考	リモート時のみ有効 バックラッシュ移動については下記をご覧ください。		

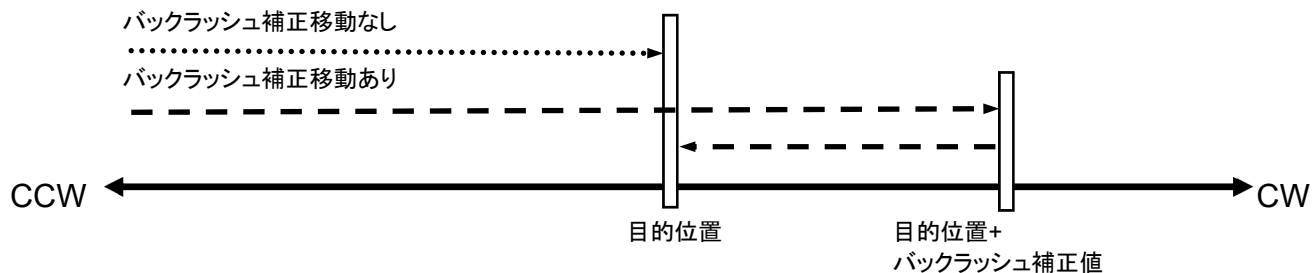
● 相対値移動(REL)コマンド

コマンド	REL<ch><deg>		相対位置指定でモータを移動させます。
引数		バックラッシュ	(なし)/バックラッシュ移動なし B/バックラッシュ移動あり(自動調整なし)※ S/バックラッシュ移動あり(自動調整あり)※
	<deg>	移動量	-2,147,483,647～+2,147,483,647
返答	なし		
使用例	RELC+10000 チャンネル 12 を 10000 パルス CW 方向に移動させます。 REL0S-5000 チャンネル 0 を-2500 の位置までバックラッシュ補正ありで移動させます。		
備考	リモート時のみ有効 バックラッシュ移動については下記をご覧ください。		

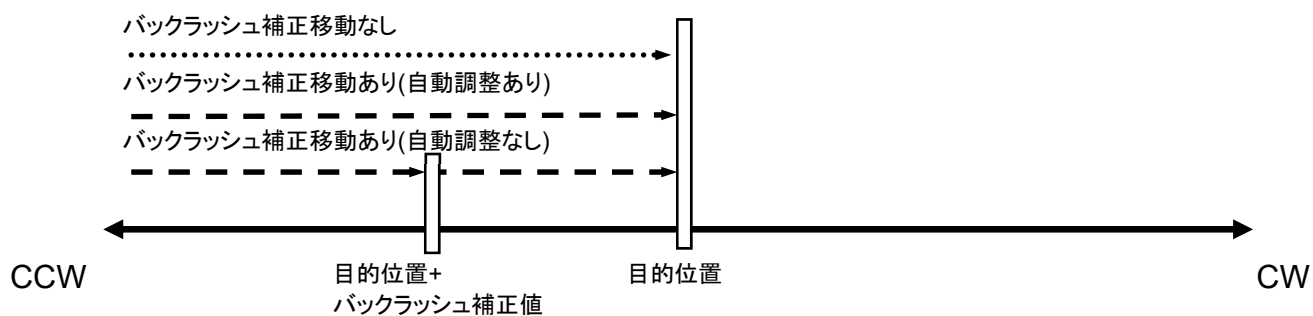
※バックラッシュ補正移動について

モータを絶対位置または相対位置指定で移動させた時、設定されたパルス分余計に移動させてから目的位置に戻る機能です。例えば、バックラッシュ補正値を「+500」に設定している場合は目的位置の「+500」の場所に移動し、「-500」の相対移動を行い、目的位置で停止します。バックラッシュ補正値の符号、モータの移動方向でバックラッシュ補正移動の挙動が異なります。次ページの例を参照下さい。

例 1)移動方向が CW で補正值が正の時



例 2)移動方向が CW で補正值が負の時



移動方向が CCW の時は補正值の正負の挙動が反対になります。
 バックラッシュ補正值は **SETUP** モードの 2 ページ、または以下のコマンドで確認、
 変更できます。
 <ch>には設定したいチャンネルを 0~F(16 進数表記)で入力して下さい。

コマンド	B?<ch>	バックラッシュ補正值を確認します。
返答	±dddd (4桁符号付整数)	
使用例	B?3	返答: +0500 チャンネル3のバックラッシュ補正值は500です。
備考		

コマンド	B<ch><deg>	バックラッシュ補正值を設定します。
引数	<deg>	補正值 -9,999~+9,999
初期値	+100	
返答	なし	
使用例	B0+400	チャンネル0のバックラッシュ補正值を400に設定します。
備考	リモート時のみ有効	

● 原点移動コマンド

コマンド	FDHP<ch>	原点未検出の場合に、原点検出移動を行います。 原点検出方法(15 ページ)の方法②にあたる移動です。
返答	なし	
使用例	FDHP2 チャンネル 2 で原点検出移動を行います。	
備考	リモート時のみ有効	

コマンド	GTHP<ch>	原点検出済みの場合に、再度原点検出移動を行います。原点検出方法(15 ページ)の方法③にあたる移動です。
返答	なし	
使用例	GTHP2 チャンネル 2 で原点検出移動を行います。	
備考	リモート時のみ有効	

6-5 停止(STOP)コマンド

これらのコマンドはリモート、ローカル両方のモードで有効です。

コマンド	SSTP<ch>	ESTP<ch>	指定したモータを停止させます。
返答	なし		
使用例	SSTP1 チャンネル 1 を減速停止させます。 ESTP7 チャンネル 7 を急停止させます。		
備考	SSTP は減速停止、ESTP は急停止です。		

コマンド	ASSTP	AESTP	全チャンネルのモータを停止させます。
返答	なし		
使用例	ASSTP 全チャンネルのモータを減速停止させます。 AESTP 全チャンネルのモータを急停止させます。		
備考	ASSTP は減速停止、AESTP は急停止です。		

6-6 移動中速度変更コマンド

コマンド	SPC<ch><deg>		動作中のモータの移動速度を PPS 単位で変更します。
引数	<deg>	速度	1~5,000,000
返答	なし		
使用例	SPC110 チャンネル 1 の速度を 10PPS に変更します。		
備考	リモート時かつ対象のモータが動作中の間のみ有効		

6-7 同期スタート用動作保留コマンド

以下のコマンドは、複数のモータを同時にスタートさせる時に使用します。動作待機状態になると、以降に入力されたモータ動作コマンドを保留し、この状態を解除した時にまとめて実行されます。

例えば、全てのチャンネルを同時にスタートさせたい時はまず”PAUSE ON”コマンドで動作保留状態にし、その後各チャンネルにコマンドを入力します。“PAUSE OFF”コマンドを入力すると、一斉に動作を開始します。

コマンド	PAUSE(半角 SP)ON PAUSE(半角 SP)OFF	動作待機状態をセット/解除します。
返答	なし	
使用例	PAUSE ON 停止している全チャンネルを動作待機状態にします。	
備考	リモート時のみ有効	

コマンド	PAUSE?	動作待機状態を確認します。
返答	ON/OFF	
使用例	PAUSE? 返答:ON 動作待機状態です。	
備考		

6-8 SRQ 出力機能

GPIB, RS-232C の通信において、SRQ 出力フラグを立てたチャンネルのモータ停止時に通知を送る機能です。

GPIB 通信では SRQ 信号を出力し、RS-232C 通信では”STOPx” (x:SRQ を出力したチャンネル) を対応した通信ラインに送信します。

● GPIB 通信での SRQ

SRQ 信号が出力された時、シリアルポールレジスタは 0x10 で固定されています。どのチャンネルから SRQ 信号が出力されたかを確認したい場合、“SRQ_OUT?” コマンドで確認出来ます。

コマンド	SRQ_OUT?	SRQ が出力されたチャンネルを確認します。
返答	HHHH(4桁 16進数) b15:CHF ~ b0:CH0	
使用例	SRQ_OUT? 返答:0201 チャンネル 0 及び 9 で SRQ が出力された事を示します。	
備考	このコマンドの応答で出力の確認後、SRQ 出力済みフラグがクリアされます。 PM16C-04XDL と違い、シリアルポールレジスタではどのチャンネルが停止したか確認出来ませんので、このコマンドで確認する必要があります。	

<ch>には設定したいチャンネルを 0~F(16 進数表記)で入力して下さい。

コマンド	SRQ<ch><md>		指定したチャンネルの SRQ 出力フラグをセット/解除します。
引数	<md>	モード	0/SRQ 解除 1/SRQ セット
返答	なし		
使用例	SRQ71 チャンネル 7 に SRQ 出力フラグをセットします。		
備考	SRQG0 で全チャンネルの SRQ 出力フラグを解除します。 SRQ 信号を出力するとフラグはクリアされます。		

コマンド	SRQ?<ch> SRQ?G	指定したチャンネルの SRQ 出力フラグを確認します。 SRQ?G の場合は全チャンネルで確認します。
返答	0/SRQ 出力フラグ無 1/SRQ 出力フラグ有 HHHH(4 桁 16 進数) b15:CHF ~ b0:CH0 (SRQ?G 送信時) 1 の立っているビットに SRQ 出力フラグがセットされています。	
使用例	SRQ?0 返答:1 CH0 に SRQ 出力フラグが立っています。	
備考		

- RS-232C 通信での SRQ

コマンド	RS_SRQ<ch><md>		指定したチャンネルの SRQ 出力フラグをセット/解除します。
引数	<md>	モード	0/SRQ 解除 1/SRQ セット
返答	なし		
使用例	RS_SRQ71 チャンネル 7 に SRQ 出力フラグをセットします。		
備考	RS_SRQG0 で全チャンネルの SRQ 出力フラグを解除します。 SRQ 信号を出力するとこのフラグはクリアされます。		

コマンド	RS_SRQ?<ch> RS_SRQ?G	指定したチャンネルの SRQ 出力フラグを確認します。 SRQ?G の場合は全チャンネルで確認します。
返答	0/SRQ 出力フラグ無 1/SRQ 出力フラグ有 HHHH(4 桁 16 進数) b15:CHF ~ b0:CH0 (LN_SRQ?G 送信時) 1 の立っているビットに SRQ 出力フラグがセットされています。	
使用例	SRQ?0 返答:1 CH0 に SRQ 出力フラグが立っています。	
備考		

7 パラメータ設定コマンド

この項では、モータ動作時に使用するパラメータを設定するコマンドを集めた物です。

7-1 モータ基本設定

<ch>には設定したいチャンネルを 0~F(16 進数表記)で入力して下さい。

コマンド	SETMT<ch><en><hd><ac><pl>		モータの基本動作設定を行います。
引数	<en>	モータ イネーブル	0/モータ動作無効 1/モータ動作有効 0 にすると CW,CCW 両方の LS が入ったのと同じ状態になり、移動を伴う動作が無効になります。
	<hd>	ホールドオフ	0/ホールドオフ信号出力有り 1/ホールドオフ信号出力無し 0 の時は、モータ停止中にホールドオフ信号が外部ドライバに対して出力されます。
	<ac>	加減速方式	0/Const(定速) 1/Trape(台形) 2/Schar(S 字) 詳細は移動速度設定(11 ページ)を参照して下さい。
	<pl>	パルス出力 方式	0/Pulse-Pulse 1/Pulse-Direction (CW 時 Direction が H レベル) 2/Pulse-Direction- Reverse(CCW 時 Direction が H レベル)
返答	なし		
使用例	SETMT01110 チャンネル 0 のモータの動作を有効に、ホールドオフ出力無し、台形加減速モード、P-P 出力に設定します。		
備考	リモート時のみ有効 網掛けされている項目がパラメータリセット時の初期設定です。		

コマンド	SETMT?<ch>	モータの基本動作設定を確認します。
返答	<en><hd><ac><pl> 意味は"SETMTx"コマンドを参照して下さい。	
使用例	SETMT?3 返答:1011	
備考		

コマンド	HOLD<ch><on>		ホールドオフ信号の出力を設定します。
引数	<on>	状態	OFF/ホールドオフ信号出力有効 ON/ホールドオフ信号出力無効
返答	なし		
使用例	HOLD3ON チャンネル 3 のホールドオフ信号出力を無効にします。		
備考	リモート時のみ有効 網掛けされている項目がパラメータリセット時の初期設定です。 SETMT コマンドのホールドオフ設定と同じです。		

コマンド	HOLD?<ch>	ホールドオフ信号の出力を確認します。
返答	OFF/ホールドオフ信号出力有効 ON/ホールドオフ信号出力無効	
使用例	HOLD?3 返答:ON チャンネル 3 のホールドオフ信号出力は無効です。	
備考		

コマンド	STOPMD<ch><pb><ls>	モータが停止する方法を設定します。
引数	<pb>	STOP ボタンによる停止
	<ls>	リミットスイッチによる停止
初期値	<pb>:0 <ls>:0	0/減速停止 1/急停止
返答	なし	
使用例	STOPMD001 チャンネル0をボタンでは減速停止、LS では急停止するように設定します。。	
備考	リモート時のみ有効	

コマンド	STOPMD?<ch>	モータの停止方法を確認します。
返答	<pb><ls> 意味は"STOPMDx"コマンドを参照して下さい。	
使用例	STOPMD?3 返答:01	
備考		

7-2 動作速度設定

コマンド	SPD<sp><ch><pps>	LSPD,MSPD,HSPD 選択時に適用される移動速度を設定します。
引数	<sp>	速度
	<pps>	速度(pps)
初期値	LSPD/10pps MSPD/650pps HSPD/3,700pps	L/LSPD M/MSPD H/HSPD 設定したい速度を選択します。
返答	なし	
使用例	SPDH02000 チャンネル 0 の HSPD 選択時の速度を 2000pps に設定します。 SPDLF50 チャンネル F の LSPD 選択時の速度を 50pps に設定します。	
備考	モータ停止時及びリモート時のみ有効	

<ch>には設定したいチャンネルを 0~F(16 進数表記)で入力して下さい。

コマンド	SPD<sp>?<ch>	LSPD,MSPD,HSPD 選択時に適用される移動速度を確認します。
引数	H/HSPD M/MSPD L/LSPD	現在そのモータにセットされている速度を表示します。
返答	DDDDDD(6桁以上の整数)	
使用例	SPDL?F 返答:000050 チャンネル F の LSPD は 50pps です。	
備考		

<

コマンド	SPDAL?	LCD 表示のモータに設定されている速度を表示します。
返答	<0123>/<sp>dddddd/<sp>dddddd/<sp>dddddd/<sp>dddddd	
	<0123>	ディスプレイに表示されているチャンネルを 4 桁の 16 進数表記で表します。この順番で以下のパラメータを表示します。
	<sp>	H/HSPD M/MSPD L/LSPD 現在そのモータにセットされている速度を表示します。
	dddddd	pps 単位での速度を表示します。
使用例	SPDAL? 返答: 0123/M000650/H010000/L000100/M000650	
備考	モータが動作中の場合は、dddddd 部分の表示が 000000 で表示されます。	

7-3 加減速 Rate 設定

<ch>には設定したいチャンネルを 0~F(16 進数表記)で入力して下さい。

コマンド	RTE<ch><cd>	加減速レートをコードで設定します。
引数	<cd> 加減速コード	0~115 までの数字でコードを入力します。 コードと実際の加減速度の関係は 64 ページを参照して下さい。
初期値	013	
返答	なし	
使用例	RTE040 チャンネル 0 の加減速レートコード番号を 40 に設定します。	
備考	モータ停止時及びリモート時のみ有効	

コマンド	RTE?<ch>	加減速レートコードを確認します。
返答	DDD (3桁整数)	
使用例	RTE?0 返答:050 チャンネル 0 の加減速レートコードは 50 です。	
備考		

7-4 リミットスイッチ関連の設定

コマンド	SETLS<ch><D><lsen>0<lsiv>		リミットスイッチの基本動作設定を行います。
引数	<D>	デジタル LS イネーブル	0/デジタルリミットスイッチ無効 1/デジタルリミットスイッチ有効
	<lsen>	LS イネーブル	0/LS 無効 1/LS 有効 0 の時はリミットスイッチを検出してもモータが停止しません。 111 の様に 3 桁 2 進数で表記され、HPLS,CCWLS,CWLS の 順番で表示されます。
	<lsiv>	LS 極性	0/N.Open(A 接点) 1/N.Close(B 接点) リミットスイッチの極性を選択します。 <lsen>と同様の書式で、3 桁 2 進数で表記されます。
返答	なし		
使用例	SETLS201110011 チャンネル 2 のデジタル LS を無効、LS を全て有効にし、 LS の極性を HPLS を N.Open、CW,CCWLS を N.Close にします。		
備考	リモート時のみ有効 網掛けされている項目がパラメータリセット時の初期設定です。		

コマンド	SETLS?<ch>	リミットスイッチの基本動作設定を確認します。
返答	<D><lsen>0<lsiv> 意味は"SETLS"コマンドを参照して下さい。	
使用例	SETLS?2	応答:01110000
備考		

コマンド	<D>L<ch><dls>		デジタル LS 有効時の閾値を設定します。
引数	<D>	設定する側	F/CW 側 B/CCW 側
	<dls>	設定値	-2,147,483,647~+2,147,483,647
初期値	CCW 側: -1,000,000 CW 側: +1,000,000		
返答	なし		
使用例	FL0+10000000 CH0 の CW デジタル LS 値を 10,000,000 に設定します。 BL0-1000 CH0 の CCW デジタル LS 値を-1,000 に設定します。		
備考	モータ停止時及びリモート時のみ有効		

コマンド	<D>L?<ch>		デジタル LS の設定値を確認します。
引数	<D>	設定する側	F/CW 側 B/CCW 側
返答	±ddddddd (符号付 7 桁以上の整数)		
使用例	FL?2	応答:+1000000	
備考			

7-5 ホームポジション関連の設定

<ch>には設定したいチャンネルを 0～F(16 進数表記)で入力して下さい。

コマンド	SETHP<ch>0<hpf><hpd><atd>		ホームポジション(原点)設定方法の変更、検出状況の書き換えを行います。
引数	<hpf>	原点検出状況	0/未検出 1/検出済
	<hpd>	原点検出方向	0/CW 1/CCW 原点を検出した時に移動していた方向を記録しております。
	<atd>	自動原点検出開始方向	0/CW 1/CCW 原点が設定されていない時に自動原点検出動作を行うと最初に移動する方向です。
返答	なし		
使用例	SETHP00001 チャンネル 0 の原点検出状況を未検出、検出時の移動方向を CW に書き換え、自動原点検出開始方向を CCW に設定します。		
備考	リモート時のみ有効 網掛けされている項目がパラメータリセット時の初期設定です。		

コマンド	SETHP?<ch>	原点検出情報、方法の確認をします。
返答	0<hpf><hpd><atd> 意味は"SETHP"コマンドを参照して下さい。	
使用例	SETHP?2 応答:0110 原点検出	
備考		

コマンド	SHP<ch><pos>	通常は自動設定される原点位置データを強制的に書き換えます。	
引数	<pos>	位置	-2,147,483,647～+2,147,483,647
返答	なし		
使用例	SHP5+10000 チャンネル 5 の原点を 10,000 に設定します。		
備考	リモート時のみ有効		

コマンド	SHP?<ch>	原点位置データを読み出します。
返答	原点検出済みの場合/ ±dddddd(符号付 7 桁以上の整数) 原点未検出の場合/ NO H.P	
使用例	SHP?5 返答:+0010000	
備考		

コマンド	SHPF<ch><off>		原点オフセット値を設定します。 "GTHP"コマンドで自動原点再検出動作を行う際、原点位置 ±オフセット値で減速してから検出を行います。
引数	<off>	オフセット	0～ 9,999
初期値	100		
返答	なし		
使用例	SHPF51000 チャンネル 5 のオフセットを 1,000 に設定します。		
備考	リモート時のみ有効		

コマンド	SHPF?<ch>	原点オフセット値を確認します。
返答	dddd(4桁)	
使用例	SHPF?5 返答:0100	
備考		

7-6 ローカルモードデータ設定

コマンド	S<mode><ch><pos>		ローカルモードで使われる各種値を設定します。
引数	<mode>	対象モード	REL/ REL モード時 START ボタンで相対移動する値 ABS/ ABS モード時 START ボタンで絶対移動する値 PRS/ SCAN モード時 PRESET ボタンで設定される値
	<pos>	設定位置	-2,147,483,647～+2,147,483,647
初期値	REL:+10000 ABS:0 PRS:0		
返答	なし		
使用例	SPRSB+10000 チャンネル 11 のプリセットボタンを押した時の プリセット値を+10000 にセットします。		
備考	リモート時のみ有効		

コマンド	S<mode>?<ch>		ローカルモードで使われる各種値を確認します。
引数	<mode>	対象モード	REL/ REL モード時 START ボタンで相対移動する値 ABS/ ABS モード時 START ボタンで絶対移動する値 PRS/ SCAN モード時 PRESET ボタンで設定される値
			±ddddddd(符号付 7桁以上整数)
返答	±ddddddd(符号付 7桁以上整数)		
使用例	SPRS?1 返答: +0002500 チャンネル 1 のプリセットボタンを押した時のプリセット値は+2500 です。		
備考			

<ch>には設定したいチャンネルを 0～F(16 進数表記)で入力して下さい。

コマンド	SETJG<ch><pos>		ローカルモード時、JOG スイッチを 1 回倒した時の移動量を設定します。
引数	<pos>	ステップ数	0 ～ 9,999
初期値	1		
返答	なし		
使用例	SETJG7200 ch7 の JOG スイッチを倒した時に 200 パルス出力します。		
備考	リモート時のみ有効		

コマンド	SETJG?<ch>	JOG スイッチを 1 回倒した時の移動量を確認します。
返答	dddd(4 桁整数)	
使用例	SETJG?1 返答: 0050	
備考		

7-7 ディスプレイ設定

コマンド	SETCH<ch><ch><ch><ch>		LCD に表示する ch を選択します。
引数	<ch>	チャンネル	Pos.A から D まで順に表示する ch を 16 進数でセットします。表示を変更しない場所には“-”を入力して下さい。同じ ch を 2 箇所以上同時に表示する事は出来ません。
返答	なし		
使用例	SETCH0123 LCD に Pos.A から順に ch0,1,2,3 を表示します。 SETCH--8A LCD の Pos.C,D に ch8,10 を表示します。		
備考	リモートモードで、かつ LCD に表示されているモータが全て停止している時に有効です。		

コマンド	SETCH?	LCD に表示されている ch を確認します。
返答	XXXX(4 桁 16 進数) Pos.A から D まで順番に表示します。	
使用例	SETCH? 返答: 0123	
備考		

7 パラメータ設定コマンド

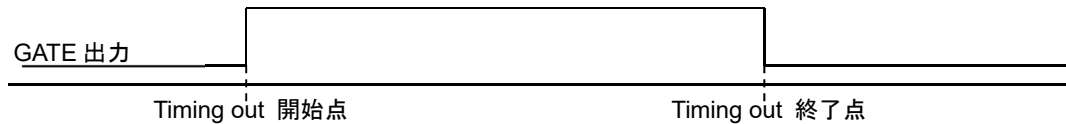
コマンド	LCDB(半角 SP)<brt>	LCD バックライトの輝度を調整します。
引数	<brt> 輝度	1~100 の整数を入力して下さい。
初期値	100	
返答	なし	
使用例	LCDB 50	
備考	リモートモード時のみ有効	

コマンド	LCDB?	LCD バックライトの輝度を確認します。
返答	001~100 の 3 桁整数	
使用例	LCDB? 返答: 050	
備考		

8 Timing out 信号出力

LCD に表示されている 4 つのチャンネルからは、現在のパルス位置に応じて TTL レベルの出力信号をフロントパネルの LEMO コネクタから得る事が出来ます。信号の種類は GATE 信号とパルス信号が使用可能です。

● GATE 信号

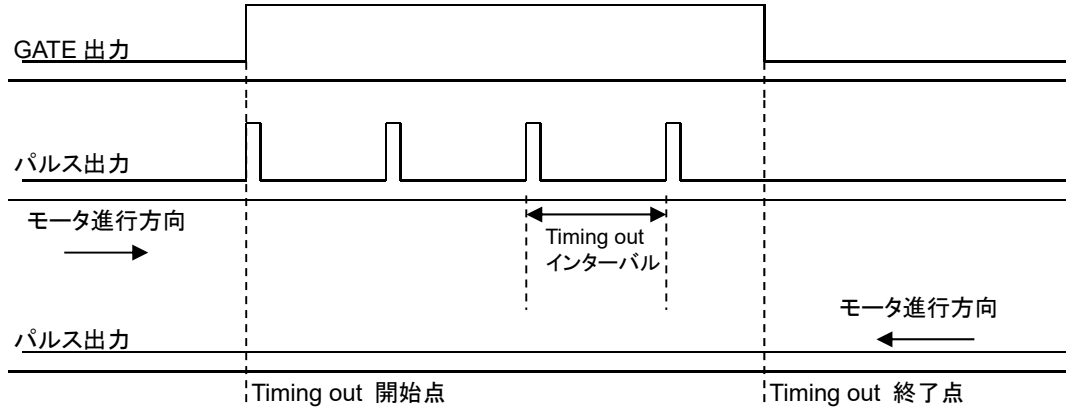


現在位置が開始点から終了点の範囲内である時、出力が H レベルになります。開始点と終了点の数値を入れ替えても同様の出力になります。

開始点と終了点の値を同じに設定した時は、パルス出力速度の幅の信号がその点を通じた時に出力されます。

(例) START,STOP を 10000 に設定し、1000PPS で通過した場合は位置 10000 を通過した時に 1ms のパルス幅の GATE 信号が出力されます。

● パルス信号



モータの進行方向が開始点から終了点へ向かっている時に、START を通過すると設定したパルス幅(200ns ~ 1ms)のパルスを出力し、その地点より STOP を通過するまでインターバルの値だけ進む度にパルスを出力します。

進行方向が逆(終了点から開始点)の時はパルスを出力しません。

モータを CCW 方向に動作させてパルスを出力したい時は開始点の値が終了点より大きくなる様に設定して下さい。

● 出力方法

1. タイミング信号の設定を行います。

ローカルモードでは「Page7 TIMING OUT 信号設定」(23 ページ)を参照して設定を行って下さい。

リモートモードでは以下のコマンドで設定出来ます。

<ch>には設定したいチャンネルを 0~F(16 進数表記)で入力して下さい。

コマンド	TMGM<ch><type>		タイミング信号の種類を選択します。
引数	<type>	信号の種類	0/信号出力無し 1/GATE 信号 2/200ns パルス 3/10 μ s パルス 4/100 μ s パルス 5/1ms パルス
返答	なし		
使用例	TMGM15		
備考	リモート時のみ有効 網掛けされている項目がパラメータリセット時の初期設定です。		

コマンド	TMGM?<ch>	タイミング信号の種類を確認します。
返答	0~5(1桁整数) 意味は"TMGMx"の<type>を参照	
使用例	TMGM?2	返答:1
備考		

コマンド	TMG<md>?<ch>		タイミング信号の開始点または終了点を読み出します。
引数	<md>	モード	S/開始点 E/終了点
返答	\pm ddddddd(符号付 7桁整数)		
使用例	TMGE?2	返答:	+0050000
備考			

コマンド	TMGI<ch><data>		タイミングパルス出力時のインターバルを設定します。
引数	<data>	インターバル	1~2,147,483,647
初期値	200		
返答	なし		
使用例	TMGIF1000 chF のタイミングパルスインターバルを 1,000 に設定します。		
備考	リモート時のみ有効		

コマンド	TMGI?<ch>	タイミングパルス出力時のインターバルを確認します。
返答	ddddddd(符号無 8桁整数)	
使用例	TMGI?F	返答: 00001000
備考		

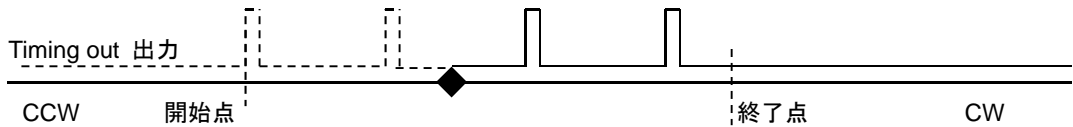
コマンド	TMG<md><ch><data>		タイミング信号の開始点または終了点を設定します。
引数	<md>	モード	S/開始点設定 E/終了点設定
	<data>	開始(終了)点	-2,147,483,647~+2,147,483,647
初期値	開始点: +1,000 終了点: +10,000		
返答	なし		
使用例	TMGS2+10000 ch2 のタイミング信号開始点を 10,000 に設定します。 TMGE2+50000 タイミング信号終了点を 50,000 に設定します。		
備考	リモート時のみ有効		

- パルスの場合、タイミング信号の開始点と終了点の外側にモータを移動させます。
CW への移動でパルスを観測する場合は開始点よりも CCW 側へ、
CCW への移動の場合は開始点よりも CW 側へ移動させて下さい。
ゲートの場合は、この操作は必要ありません。
- タイミング信号の出力準備を行います。
ローカルモードではモータ駆動画面(13 ページ)で該当するチャンネルに「#」を付けて下さい。リモートモードでは以下のコマンドを入力して下さい。

コマンド	TMG<md><ch>		タイミング信号出力準備モードを設定/解除します。
引数	<md>	状態	R/出力準備 C/解除
初期値	解除		
返答	なし		
使用例	TMGR0 ch0 のタイミング信号出力準備を行います。		
備考	リモート時のみ有効		

コマンド	TMGR?<ch>	タイミング信号出力準備モードかを確認めます。
返答	YES/タイミング信号出力準備モードです。 NO/準備モードではありません。	
使用例	TMGR?F 返答: NO	
備考		

4. モータを終了点の方向に起動すると開始点を通過した時から信号の出力を行います。ゲートモードの場合はタイミング信号の出力準備状態を解除するまで信号を開始点と終了点間で出力します。パルスモードの場合は 1 回パルスを出力すると出力準備状態が解除されますが、終了点を通過するまでは、途中で停止しても同じ方向に移動再開した場合はパルスの出力が行われます。



CW 方向に移動中、上図の◆で停止し動作を再開した場合、Timing out 出力の実線部ではパルスが出力されます。点線部は既に出力されたとみなし、CCW 方向に進んでもパルスは出力されません。

もし、◆で停止して CW 方向に移動した際にパルスを出したくないのであれば、「TMGCx」コマンドで出力準備状態を解除すれば次回に準備状態にするまでパルスは出力されません。

● タイミング信号出力チャンネル固定モード(V1.01 より実装)(追加: 改訂 2)

本体バージョン 1.01 より、タイミング信号出力チャンネルが LCD での表示位置に連動する従来のモードに加え、出力チャンネルを固定するモードが使用可能になりました。例として TP0 を CH0 に設定した場合、LCD 最上行に CH0 が表示されていなくても TP0 から CH0 のタイミング信号が出力されるのが出力チャンネル固定モードの特徴です。ローカル操作では「Page8 TIMING OUT チャンネル設定」(24 ページ)で設定変更が行えます。リモート操作では以下のコマンドで設定を行います。

コマンド	TMGFX(半角 SP)<md>		タイミング信号の出力チャンネルモードを設定します。
引数	<md>	出力モード	DS/ディスプレイ表示のチャンネルから出力 EN/出力チャンネル固定モード
返答	なし		
使用例	TMGFX EN		
備考	リモート時で、全チャンネルのモータ停止時のみ有効 網掛けされている項目がパラメータリセット時の初期設定です。		
コマンド	TMGFX?		タイミング信号の出力チャンネルモードを確認します。
返答	DS/ ディスプレイ表示のチャンネルから出力 EN/ 出力チャンネル固定モード		
使用例	TMGFX? 返答:EN		
備考			

出力チャンネル固定モードが有効の時に、以下のコマンドで出力するチャンネルを設定します。確認はいつでも可能ですが、設定は固定モードでないと反映されません。

コマンド	TMGCH<ch><ch><ch><ch>		タイミング信号を出力するチャンネルを設定します。
引数	<ch>	チャンネル	TP0 から TP3 まで順番に、信号を出力するチャンネルを 16 進数表記で入力して下さい。表示を変更しない場所には“-“を入力して下さい。同じ ch は 2 箇所以上同時に設定出来ません。
返答	なし		
使用例	TMGCH48CF TP0 にチャンネル 4、TP1 にチャンネル 8、TP2 にチャンネル 12、TP3 にチャンネル 15 を割り当てます。		
備考	タイミング信号出力チャンネル固定モードの時に有効 リモート時で、設定前、後双方のチャンネルが停止している時に有効		

コマンド	TMGCH?	タイミング信号出力チャンネルを確認します。
返答	<ch><ch><ch><ch>	TP0 から順に 16 進数で応答
使用例	TMGCH? 返答:48CF	
備考		

補足: タイミング信号出力チャンネル固定モード時のチャンネル切替について

タイミング信号出力チャンネル固定モード時は、リモートモードでも CH SEL スイッチ、“SETCH”コマンドによる LCD 表示チャンネルの切替が可能となっております。

9 オートチェンジドライブ機能

オートチェンジドライブとは、直線加減速(Trape)動作中に、速度変更、加減速レートの変更を前もって指定したタイミングで行える機能です。変更を行うタイミング及び内容は各軸につき128箇所まで登録可能で、タイミングの種類はスタート地点からの相対位置、前回の変更からの経過時間(ms)、ドライブ速度で指定します。

一連の動作の指定は全てリモートモードでのコマンドで行います。

● 1.データ入力

コマンド	ACS<ch><dno>/<chg>/<data>/<fnc>/<spd>		オートチェンジドライブ機能の設定を行います。
引数	<dno>	データ No.	000～127 後述のコマンドをどのデータに入力するか選択します。 データは 000 から昇順に実行されます。
	<chg>	速度変更条件	ADD/スタート地点からの距離 TIM/前回の変更から経過した時間 ACC/加速中の速度が一定速に達した時 DEC/減速中の速度一定速に達した時 END/データ終了 最終変更点の次に必ず入れて下さい。
	<data>	条件値	<chg>=ADD の場合: 相対距離(±2,147,483,647) <chg>=TIM の場合: 経過時間(0～65,535ms) <chg>=ACC,DEC の場合: パルス速度(1～5,000,000pps)
	<fnc>	実行動作	SPD/速度変更 RTE/レート変更 SLW/SLOW STOP FST/FAST STOP NOP/この命令の書かれたデータ No を無効にします。
	<spd>	変更値	<fnc>=SPD の場合: パルス速度(1～5,000,000pps) <fnc>=RTE の場合: レート No.(0～115)(注) それ以外の場合: 記入不要です。
返答	なし		
使用例	後記		
備考	リモート時のみ有効		

(注)レート設定について

レート No.の設定で 0～115 まで設定可能とありますが、現在のレート No.に応じて入力可能な値に制限があります。

レートを変更する時は同じグループ内に属する番号でなければなりません。現在属しているグループは現在のレート No.の属する最上位のグループになります。

(例: レート No.が 50 の時、H1 グループに属します。レート変更コマンドをグループ M1 で行いたい場合、予めレート No.を 24～84 に設定しておく必要があります。)

グループ	レート No.
L1 type	0 ～ 60
L2 type	17 ～ 76
M1 type	24 ～ 84
M2 type	31 ～ 91
H1 type	41 ～ 100
H2 type	55 ～ 115

例 1)ch1 と 2 を同期させて同じ場所で速度変更する場合のコマンド例

CH:1

```
ACS1000/ADD/5000/SPD/5000   スタート地点から 5000 パルスで 5000PPS に速度変更
ACS1001/ADD/15000/SPD/8000  スタート地点から 15000 パルスで 8000PPS に速度変更
ACS1002/ADD/30000/SPD/10000 スタート地点から 30000 パルスで 10000PPS に速度変更
ACS1003/ADD/50000/SLW      スタート地点から 50000 パルスで減速停止
ACS1004/END                  コマンド終了(必ず書き込む)
```

CH:2

```
ACS2000/ADD/5000/SPD/5000   スタート地点から 5000 パルスで 5000PPS に速度変更
ACS2001/ADD/15000/SPD/8000  スタート地点から 15000 パルスで 8000PPS に速度変更
ACS2002/ADD/30000/SPD/10000 スタート地点から 30000 パルスで 10000PPS に速度変更
ACS2003/ADD/50000/SLW      スタート地点から 50000 パルスで減速停止
ACS2004/END                  コマンド終了(必ず書き込む)
```

例 2)ch0 と F を同期させて同じタイミングで速度変更する場合のコマンド例

CH:0

```
ACS0000/TIM/0/SPD/1000   スタート地点から 0ms で 1000PPS に速度変更(ダミーデータ)
ACS0001/TIM/3000/SPD/8000  前回の変更点から 3000ms 経過で 8000PPS に速度変更
ACS0002/TIM/5000/SPD/2000  前回の変更点から 5000ms 経過で 2000PPS に速度変更
ACS0003/TIM/5000/FST      前回の変更点から 5000ms 経過で急速停止
ACS0004/END                コマンド終了(必ず書き込む)
```

CH:F

```
ACSF000/TIM/0/SPD/1000   スタート地点から 0ms で 1000PPS に速度変更(ダミーデータ)
ACSF001/TIM/3000/SPD/8000  前回の変更点から 3000ms 経過で 8000PPS に速度変更
ACSF002/TIM/5000/SPD/2000  前回の変更点から 5000ms 経過で 2000PPS に速度変更
ACSF003/TIM/5000/FST      前回の変更点から 5000ms 経過で急速停止
ACSF004/END                コマンド終了(必ず書き込む)
```

最初の変更タイミングを時間にして複数のモータを同期スタートさせる場合は、先頭番地にダミーの変更タイミングを用意する必要があります。これは最初のタイマーがモータ動作の準備が完了した時点でスタートし、チャンネル間のタイマーの同期が取れない為です。2番目以降のタイマーは前回の変更が開始されてからカウントを行いますので、同期が可能になります。

● 2.データ確認

コマンド	ACS?<ch><dno>	オートチェンジドライブ機能で入力したデータを確認します。
返答	<ch><dno>/<chg>/<data>/<fnc>/<spd>	意味は"ACS<ch><dno>..."を参照
使用例	後記	
備考		

例) 前項の設定を読み出した場合

```
コマンド          応答:
ACS?0000          0000/TIM/000000/SPD/001000   桁数は 6 桁以上で表示されます。
ACS?0001          0001/TIM/003000/SPD/008000
ACS?2001          2001/ADD/015000/SPD/008000
```

● 3.スキャン準備

速度変更データを入力してモータを起動させただけでは、オートチェンジドライブは実行されません。オートチェンジドライブを行うモータ全てに対し、準備コマンドを送信する必要があります。

コマンド	ACS<md><ch>	オートチェンジドライブ準備状態を設定/解除します。
引数	<md> 状態	P/スキャン準備 C/解除
初期値	解除	
返答	なし	
使用例	ACSP00 ch0 のオートチェンジドライブ準備を行います。	
備考	リモート時のみ有効	

コマンド	ACSP?<ch>	オートチェンジスキャン準備状態を確認します。
返答	ready/ 準備完了 not ready/準備未完了	
使用例	ACSP?2 返答:ready ch2 オートチェンジドライブ準備完了しています。	
備考		

● 4.スキャン実行

オートチェンジドライブ準備状態にした上で、“ABS”、“REL”、“SCAN”関連コマンドを実行するとオートチェンジドライブを実行します。複数軸を同期させて実行する時は移動関連コマンドを実行する前に“PAUSE ON”コマンドを実行し、移動関連コマンドを同期対象軸全てに入力して“PAUSE OFF”コマンドで動作開始させて下さい。

(補足)タイミング誤差について

オートチェンジコマンドを使用した時、変更開始条件を検出してから変更が開始されるまでのタイミングは一定速中と、加減速中で異なり以下ようになります。

一定速中: 320 μ s 未満

加減速中: 160 μ s+検出時の変速周期

隣り合う偶数軸と奇数軸(例: ch4,5)で同時に変更開始条件が検出されたとするとき偶数軸のタイミングより奇数軸のタイミングは 80 μ s 遅れます。

10 その他の操作

10-1 チャンネルコメント設定

各チャンネルには、3文字までコメントを設定する事が出来ます。チャンネルコメントは初期状態では表示されておりませんので、以下の方法でコメントを表示出来ます。

タイミング信号出力ポート表示

0	0		H		T	P	0			0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
0	1		H	#	T	P	1		-	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
0	2		M	#	T	P	2		-	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
1	5		L		T	P	3			0	1	2	3	4	5	6	7	8	9

チャンネルコメント表示

0	0		H		C	H	0			0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
0	1		H	#	C	H	1		-	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
0	2		M	#	C	H	2		-	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
1	5		L		C	H	F			0	1	2	3	4	5	6	7	8	9

通信コマンドでは、以下のコマンドで表示切替が可能です。

コマンド	LCD_DISP(半角スペース)<md>	LCD の表示を切り替えます。	
引数	<md>	状態	T/タイミング出力ポート表示 C/チャンネルコメント表示
初期値	タイミング出力ポート表示		
返答	なし		
使用例	LCD_DISP C		
備考	リモート時のみ有効		

● チャンネルコメントの設定方法(ローカル)

1. 文字を入力したい箇所にカーソルを移動させます。
2. テンキーに割り当てられた文字種選択ボタンで入力したい文字種を選択します。
3. 文字送り、文字戻しボタンを目的の文字が出るまで何回も押して入力します。

テンキーで入力出来る記号は「+, -, . / : ; < = > ? [¥] ^ _ 」です。

文字送り	7		8		9	0	
文字種選択	4	M	5	m	6	5	±
文字戻し	1	:	2	:	3	4	CLR
		:	:	:	3	2	:
		:	:	:	2	1	:
		:	:	:	1	0	:
		C					<
		B					;
		A					:
							^

例) CH1 に「A-4」とコメントを付けたい時

0	0		H		C	H	0			0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
0	1		H	#	C	H	1		-	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
0	2		M	#	C	H	2		-	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
1	5		L		C	H	F			0	1	2	3	4	5	6	7	8	9

1. チャンネルコメント表示モードにして、下図の色の付いた場所にカーソルを移動します。
2. 「A」を入力する為に、テンキーの「4」を押して大文字英字を入力します。
この時、カーソルの場所には「M」が表示されますので、テンキーの「1」を「A」が表示されるまで繰り返し押します。
入力が完了すると以下の様に表示されます。

0	0		H		C	H	0			0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
0	1		H	#	A	H	1		-	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
0	2		M	#	C	H	2		-	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
1	5		L		C	H	F			0	1	2	3	4	5	6	7	8	9

3. 「-」を入力する為に、カーソルを上図の色付きの場所に移動させテンキーの「±」を押して記号を入力します。
カーソルの場所には「:」が表示されますので、テンキーの「CLR」を「-」が表示されるまで繰り返し押します。

0	0		H		C	H	0			0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
0	1		H	#	A	-	1		-	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
0	2		M	#	C	H	2		-	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
1	5		L		C	H	F			0	1	2	3	4	5	6	7	8	9

4. 「4」を入力する為に、カーソルを上図の色付きの場所に移動させ「9」ボタンを3回押して「A-4」がチャンネル1のコメントに設定され、入力が完了しました。

● チャンネルコメントの設定方法(リモート)

チャンネルコメントの設定及び確認コマンドは以下になります。

コマンド	CHCMNT<ch>(半角 SP)<cmt>	チャンネルコメントを設定します。
引数	<cmt> コメント	半角 3 文字までの英数字で入力して下さい。
初期値	CH<ch>	
返答	なし	
使用例	CHCMNTA A-3 ch10	に”A-3”とコメントを設定します。
備考	リモート時のみ有効	

コマンド	CHCMNT?<ch>	チャンネルコメントを確認します。<ch>に”a”を入力すると全チャンネルのコメント確認が出来ます。
返答	ccc	設定したコメントが返ってきます。 ccc ccc ccc ... ccc “CHCMNT?a”を送信した場合、ch0 から昇順で半角 SP 区切りで設定されているコメントが返ってきます。
使用例	CHCMNT?A	返答:A-3
備考		

10-2 全応答モード

PM16C-16EC は、本来応答の無いコマンドに応答を付加する全応答モードを搭載しています。応答は以下の 5 種類です。元々応答のあるコマンドはそのまま返信されます。

- ・OK コマンドが届き、正常に処理が完了しました。
- ・MCC06 BUSY ERROR モータコントロール IC がビジー状態で処理が完了しませんでした。
- ・PARAMETER ERROR 入力した値が設定可能な範囲ではありません。
- ・COMMAND ERROR 実行できるコマンドが見つかりませんでした。
- ・NG コマンドは届きましたが、処理が完了しませんでした。

OK と返信された場合でも、意図した通りの動作を保証する物ではありませんので、あくまでも通信デバッグのツールとしてお使い下さい。

ローカルモードでは SETUP モード(エラー! ブックマークが定義されていません。ページ)で、リモートモードでは以下のコマンドで設定出来ます。

コマンド	ALL_REP(半角 SP)<md>	全応答モードを設定します。
引数	<md> 設定	EN/全応答モード有効 DS/無効
初期値	DS	
返答	なし(EN に設定時は”OK”の返答あり)	
使用例	ALL_REP EN	
備考	リモート時のみ有効(コマンド送信時の通信ポートのみ設定)	

コマンド	ALL_REP?	全応答モードか確認します。
返答	EN/全応答モード有効 DS/無効	
使用例	ALL_REP? 返答: DS	
備考	コマンド送信時の通信ポートの設定を返します。	

10-3 保守用コマンド

コマンド	VER?	内蔵ファームウェアのバージョン情報を読み出します。
返答	V1.00 17-07-20 PM16C-16EC 等	
備考		

コマンド	VERH?	内蔵ハードウェアのバージョン情報を読み出します。
返答	HD-VER 1 等	
備考		

コマンド	VERE?	内蔵 EtherCAT Slave ボードのバージョン情報を読み出します。
返答	EtherCAT SLAVE V1.00 等	
備考		

コマンド	STSM?	コントロール IC(MCC06)の Status port1 の内容を読み出します。
返答	AAAA/BBBB/CCCC/DDDD ディスプレイに表示された4つのチャンネルに使われている MCC06 のステータスを4桁の16進数で表示します。	
使用例		
備考		

コマンド	ERRF? ERR?	エラー状態を読み出します。	
返答	ERRF?	HH	2桁16進数表記 b3/OTHER ERROR b2/PARAMETER ERROR b1/MCC06 BUSY ERROR b0/COMMAND ERROR
	ERR?	MCC06 BUSY ERROR 等 エラーの起こっているビットのうち最も下位のエラー情報を表示します。エラーが無ければ“NO ERROR”と応答します。	
使用例	ERR? 応答: COMMAND ERROR ERRF? 応答: 01		
備考			

コマンド	ERRC<e>	エラーフラグをクリアします。	
引数	<e>	エラー種類	(入力なし)/全エラークリア 0/ COMMAND ERROR クリア 1/MCC06 BUSY ERROR クリア 2/PARAMETER ERROR クリア 3/OTHER ERROR クリア
返答	なし		
使用例	ERRC 全エラーをクリアします。		
備考			

コマンド	ACSK?<ch>	MCC06 に記録されたオートチェンジドライブ機能のデータを読み取れます。動作変更点を示すデータです。	
返答	<code><dno>,<data>		
	<code>	速度変更条件	01/スタート地点からの距離 02/前回の変更から経過した時間 80/加速中の速度が一定速に達した時 81/減速中の速度一定速に達した時 00/データ終了
	<dno>	データ No.	00~7F
	<data>	条件値	<code>=01: 相対距離(±2,147,483,647) <code>=02: 経過時間(0~65,535ms) <code>=80,81: パルス速度(1~5,000,000pps) 以上のデータを 16 進数で HHHH,HHHH の形で表示します。
使用例	ACSK?0 応答: 0100,0000,2710		
備考			

コマンド	ACSH?<ch>	MCC06 に記録されたオートチェンジドライブ機能のデータを読み取れます。動作変更内容を示すデータです。	
返答	<code><dno>,<data>		
	<code>	動作変更内容	00/変更後の速度 01/変更後のレート 02/減速停止 03/急停止 0F/動作変更無し
	<dno>	データ No.	00~7F
	<data>	条件値	<code>=01: 相対距離(±2,147,483,647) <chg>=02: 経過時間(0~65,535ms) <chg>=80,81: パルス速度(1~5,000,000pps) 以上のデータを 16 進数で HHHH,HHHH の形で表示します。
使用例	ACSK?0 応答: 0100,0000,1388		
備考			

コマンド	FROM?	ファームウェアを保存している 2 つの ROM のうち、どちらの ROM を使用しているか確認します。
返答	FROM0, FROM1	
備考		

コマンド	FROM0 FROM1	ファームウェアを保存している 2 つの ROM のうち、どちらの ROM を使用して立ち上げるか設定します。
返答	なし	
備考	このコマンドを送信した後本体を再起動すると、各種パラメータが初期化されますのでご注意ください。	

コマンド	REST	本体を再起動します。電源を入れ直しと同じ動作です。
返答	なし	
備考		

11 EtherCAT スレーブ機能について

11-1 EtherCAT マスタとの通信仕様

PM16C-16 は、EtherCAT スレーブ機能を内蔵し、EtherCAT マスタと PDO 通信のみを行います。通信周期はデフォルト 1ms です。

PDO データは「常時更新データエリア」「コマンド通信用データエリア」の 2 つのエリアで構成されており、「常時更新データエリア」は各 CH の position データ、status データが常時更新されるエリアとして、「コマンド通信用データエリア」は PM16C-16EC 標準のコマンドの送受信を行うエリアとして使用しています。各 CH の position データ、status データを「常時更新データエリア」で通信することで従来よりも高速でデータ取得ができます。

11-2 PDO 通信データ一覧

以下、PDO データの一覧を記載します。

表. PDO 通信データ一覧 (計 206Byte)

データ区分	EtherCAT master アクセス	ECATslave アクセス	PDO データ項目	データサイズ [Byte]	定義
常時通信用データ	Read	Write	status, position, リモートモード など	100	別表参照のこと。
コマンド通信用データ	Read	Write	answer standby	1	EtherCATマスタからのコマンド要求をECATslaveが受け取ったこと、また、ECATslaveがコマンドレスポンスを返せる状態になったことを認識するための信号。 a) スレーブがマスターからコマンド要求を受けていない状態では、「answer standby=0」とする b) スレーブがマスターからコマンド要求を受け取った時点で、「answer standby=1」とする c) PM16Cからのコマンド応答をマスターに返せるようになった時点で、「answer standby=0」に戻す ※スレーブがマスターからのコマンド要求を受け付けるのは、コマンド長が「0→*」に変化した時のみ。その際のコマンド文を読み取り、コマンドを認識する。仮に、コマンド長のみが「5→8」などに变化した場合にも、そのコマンド要求は無視される。
	Read	Write	busy	1	PM16Cがコマンドレスポンス用に処理を行っている状態信号。 (※SlaveIF基板とPM16C間のみで使用する信号で、EtherCATマスタが意識する必要はありません。)
	Write	Read	コマンド長	4	マスタがスレーブに対して、コマンドを要求したい時点で、コマンド文の長さに応じた数値を格納する。スレーブがコマンドを受け取り(answer standby= 0→1)、スレーブからの応答 (answer standby= 1 → 0)を確認した時点で、コマンド長を 0 に戻す。 マスターが連続してコマンドを送りたい場合にも、必ず「コマンド長=0」のPDO通信を行ってから、次のコマンドは発行できないものとする。
			コマンド文	32	コマンド文のみ、ASCIIで表記。固定長。余りはNullで埋める。
	Read	Write	コマンドレスポンス長	4	スレーブがマンドレスポンスを送りたい時点で、コマンドレスポンス文の長さに応じた数値を格納する。 a) コマンドレスポンスを送る場合以外は、コマンドレスポンス長 = 0 とする。 b) マスターに対し、コマンドレスポンスを送る時点とは、answer standby=1 → 0とする時点である。 c) マスターからのコマンド長が「* →0」となり、マスターがコマンドレスポンスを認識したと判断した時点で、コマンドレスポンス長を 0 に戻す。
コマンドレスポンス文			64	コマンド文のみ、ASCIIで表記。固定長。余りはNullで埋める。	

11-3 PDO 通信における常時通信用データ内容

以下、PDO 通信電文中の常時通信用データについて記載します。
 (表中の 1 行目は、bit 位置を表しています)

表. 常時通信用データ内容 (計 100Byte)

31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0		
CH2 STATUS2[7:0]								CH2 STATUS1[7:0]								CH1 STATUS2[7:0]								CH1 STATUS1[7:0]									
CH4 STATUS2[7:0]								CH4 STATUS1[7:0]								CH3 STATUS2[7:0]								CH3 STATUS1[7:0]									
CH6 STATUS2[7:0]								CH6 STATUS1[7:0]								CH5 STATUS2[7:0]								CH5 STATUS1[7:0]									
CH8 STATUS2[7:0]								CH8 STATUS1[7:0]								CH7 STATUS2[7:0]								CH7 STATUS1[7:0]									
CH10 STATUS2[7:0]								CH10 STATUS1[7:0]								CH9 STATUS2[7:0]								CH9 STATUS1[7:0]									
CH12 STATUS2[7:0]								CH12 STATUS1[7:0]								CH11 STATUS2[7:0]								CH11 STATUS1[7:0]									
CH14 STATUS2[7:0]								CH14 STATUS1[7:0]								CH13 STATUS2[7:0]								CH13 STATUS1[7:0]									
CH16 STATUS2[7:0]								CH16 STATUS1[7:0]								CH15 STATUS2[7:0]								CH15 STATUS1[7:0]									
CH1 POS[31:0]																																	
CH2 POS[31:0]																																	
CH3 POS[31:0]																																	
CH4 POS[31:0]																																	
CH5 POS[31:0]																																	
CH6 POS[31:0]																																	
CH7 POS[31:0]																																	
CH8 POS[31:0]																																	
CH9 POS[31:0]																																	
CH10 POS[31:0]																																	
CH11 POS[31:0]																																	
CH12 POS[31:0]																																	
CH13 POS[31:0]																																	
CH14 POS[31:0]																																	
CH15 POS[31:0]																																	
CH16 POS[31:0]																																	
-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	REM

- | | | | |
|--------------|-----------------------------|-----------|----------------------------------|
| STATUS1[7:0] | : ステータス1 | POS[31:0] | : ポジション (-2147483648~2147483647) |
| | [7]: ESEND(急停止コマンドあり) | REM | : リモートモード |
| | [6]: SSEND(減速停止コマンドあり) | | |
| | [5]: LSEND(リミットスイッチ停止) | | |
| | [4]: COMERR(コマンドエラー) | | |
| | [3]: ACCN(減速中) | | |
| | [2]: ACCP(加速中) | | |
| | [1]: DRIVE(パルス出力中) | | |
| | [0]: BUSY(データ処理中またはドライブ実行中) | | |
| STATUS2[7:0] | : ステータス2 | | |
| | [7]: CCW移動中 | | |
| | [6]: CW移動中 | | |
| | [5]: CCW デジタルLS | | |
| | [4]: CW デジタルLS | | |
| | [3]: HOLD OFF | | |
| | [2]: HP LS | | |
| | [1]: CCW LS | | |
| | [0]: CW LS | | |

12 ファームウェアのバージョン UP

PM16C-16EC はファームウェアのバージョン RS232C 通信ラインを使用して行うことができます。ファームウェア更新の際は、安全の為に本体とドライバの接続を切る、またはドライバの電源を切った状態で行って下さい。

また、バージョン UP を行うと現在パルス値を含む各種設定が初期化されます。必要に応じて設定値を控える、もしくは PM16C-04XDL 用お試しソフトでパラメータを保存して下さい。

http://www.tsuji-denshi.co.jp/manual_pdf/pm16c_04xd_vup_soft.pdf (PDF ファイル) にファイル送信用ソフトの取扱説明書、

http://www.tsuji-denshi.co.jp/download_file/lan_rs_file_send.EXE (EXE ファイル) にファイル送信用ソフトがアップロードされております。

この項では、フリーソフトの Tera Term を使用してバージョン UP を行うものとして説明いたします。

1. バージョン UP 用のテキストファイルを用意します。
2. Tera Term を起動します。
3. ファイル -> 新しい接続 で シリアル を選択します。
4. 設定 -> で 改行コードの設定を 受信/送信 共に CR+LF にし、ローカルエコーにチェックして OK で画面を抜けます。
“VER?”コマンドを入力して返答があれば接続は正常です。
5. 本体をリモートモードにして下さい。また、全応答モードを無効にして下さい。
(ローカルモードですとバージョン UP 用のファイルが送信されても認識されません。
全応答モードが有効ですとファイル送信が失敗する可能性があります)
SETUP 画面の 9 ページにある REP:の項目を DIS に設定すれば全応答モードは無効になります。
6. TeraTerm の ファイル -> ファイル送信 をクリックすると送信するファイルを選択する画面になります。1.項で用意したバージョン UP 用テキストファイル(.S ファイル)を選択して開いて下さい。本体へのアップロードが開始されます。
7. アップロード中は本体の REM ランプがゆっくり点滅し、完了すると速い点滅に変わり本体の ROM にバージョン UP ファイルを書き込み中であることを示します。
ROM への書き込みが終了すると LOC ランプが点灯してお知らせします。
8. Tera Term を終了し接続を切断してから、REM/LOC ボタンを押しながら本体を再起動、または“REST”コマンドを入力すると新しいバージョンで起動します。

SETUP モード 10 ページの“PROGRAM CHANGE”により、使用するファームウェア (NEW:最後にダウンロードしたファームウェア、OLD:2 回前にダウンロードしたファームウェア) を切り替えることができます。

注意:

“PROGRAM CHANGE”で使用するファームウェアを切り替えた時、最新のファームウェアをダウンロードした後等起動するファームウェアを変えると位置データが全て 0 に、各種設定値は初期値にリセットされます。

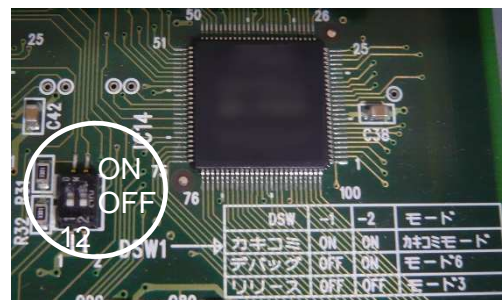
もし、ダウンロードの途中で不測の事態によりダウンロードが完全に行えなかった場合には本体電源の再投入と同時に暴走する(初期画面が表示されない)ことがあります。この場合には、一度電源を切ってテンキーの"8"を押しながら電源を入れると、元のバージョンで立ち上がりますのでもう一度ファイルのアップロードを行って下さい。(この方法は通常でも以前のバージョンで起動したい場合にも使えますが、ローカル画面のファームウェアを表す"NEW"、"OLD"表示は変わりません)

元のバージョンでも立ち上がらなくなったら内蔵 ROM に古いバージョンが入っているのをこれを立ち上げて回復できます。

以下にその手順を示します。

内部操作をする場合は必ず、コンセントを抜いて感電しないようにして行ってください。不安がある場合は、弊社にお申し付け下さい。

1. 電源を切って上蓋を開け、プリント基板 "TEP591" の右奥にある DIP スイッチの 2 を ON 側にします (1 は OFF のままです)。
2. フロントパネルの "5" を押しながら電源を入れると、REMOTE を示す赤 LED が約 15 秒点滅し、その後赤 LED の点灯状態になって終了します。この時点では表示窓は正しい動作を行っていません。
3. 再び電源を切って DIP スイッチの 2 を OFF にします (1 は OFF のままです)。
4. REM/LOC ボタンを押しながら電源を再投入すると V1.00 のファームウェアで立ち上がります。ポジション表示が"-----"で表示されますが、REM/LOC ボタンによる切換ができれば OK です。
5. もう一度最新のファイルを通常のバージョン UP で行う同様の方法でアップロードして下さい。



13 巻末資料

13-1 加減速レートデータ

加減速レートは 0~115 のコード化された数値ですが、各コードに対応する加減速値は以下の表の通りです。

単位: ms/1000pps(Opps から 1000pps の速度に達するまでに必要な時間)

NO	RATE	NO	RATE	NO	RATE	NO	RATE	NO	RATE	NO	RATE
0	1000	20	150	40	22	60	3.3	80	0.47	100	0.068
1	910	21	130	41	20	61	3	81	0.43	101	0.062
2	820	22	120	42	18	62	2.7	82	0.39	102	0.056
3	750	23	110	43	16	63	2.4	83	0.36	103	0.051
4	680	24	100	44	15	64	2.2	84	0.33	104	0.047
5	620	25	91	45	13	65	2	85	0.3	105	0.043
6	560	26	82	46	12	66	1.8	86	0.27	106	0.039
7	510	27	75	47	11	67	1.6	87	0.24	107	0.036
8	470	28	68	48	10	68	1.5	88	0.22	108	0.033
9	430	29	62	49	9.1	69	1.3	89	0.2	109	0.030
10	390	30	56	50	8.2	70	1.2	90	0.18	110	0.027
11	360	31	51	51	7.5	71	1.1	91	0.16	111	0.024
12	330	32	47	52	6.8	72	1	92	0.15	112	0.022
13	300	33	43	53	6.2	73	0.91	93	0.13	113	0.020
14	270	34	39	54	5.6	74	0.82	94	0.12	114	0.018
15	240	35	36	55	5.1	75	0.75	95	0.11	115	0.016
16	220	36	33	56	4.7	76	0.68	96	0.1		
17	200	37	30	57	4.3	77	0.62	97	0.091		
18	180	38	27	58	3.9	78	0.56	98	0.082		
19	160	39	24	59	3.6	79	0.51	99	0.075		

13-2 コマンド索引

A

ABSx	33
ACS?xYYY	52
ACSCx.....	53
ACSP?x	53
ACSPx.....	53
ACSxYYY/PNT	51
AESTP	35
ALL_REP DS	56
ALL_REP EN	56
ALL_REP?	57
ASSTP.....	35

B

B?x.....	34
BL?x	41
BLxddddddd	41
Bxddd	34

C

CHCMNT?x	56
CHCMNTx ccc	56
CSCANNx.....	32
CSCANPx	32

E

ERR?	57
ERRF?.....	57
ESTPx.....	35

F

FDHPx	35
FL?x	41
FLxddddddd	41

G

GTHPx	35
-------------	----

H

HDSTLS?.....	29, 30
HOLD?x.....	38
HOLDxOFF	38
HOLDxON	38

J

JOGNx.....	31
JOGPx.....	31

L

LCD_DISP C	54
LCD_DISP T.....	54
LCDB ddd.....	44
LCDB?.....	44
LN_SRQ?G	37
LN_SRQ?x	37
LN_SRQx0.....	37
LN_SRQx1	37
LOC.....	27
LS?	28
LS_16?	29

P

PAUSE OFF	36
PAUSE ON	36
PAUSE?	36
PS?x	29
PS_16?	30
PSxddd···	30

R

RELx.....	33
REM.....	27
RS_SRQ?G	37
RS_SRQ?x.....	37
RS_SRQx0	37
RS_SRQx1	37
RTE?x	40
RTExddd.....	40

S

SABS?x	43
SABSx±dddd	43
SCANHNx	32
SCANHPx	32
SCANNx	32
SCANPx	32
SETCH xABCD	44
SETCH?	44
SETHP?x	42
SETHPxOXYZ	42
SETJG x±dddd	44
SETJG?x	44
SETLS?x	41
SETLSxYYYY0yyy	41
SETMT?x	38
SETMTxabcd	38
SHP?x	42
SHPF?x	43
SHPFxdddd	43
SHPx±dddd	42
SPCxdddd	35
SPD?x	32
SPDAL?	40
SPDH?x	40
SPDHx	31
SPDHxdddddd	39
SPDL?x	40
SPDLx	31
SPDLxdddddd	39
SPDM?x	40
SPDMx	31
SPDMxdddddd	39
SPRS?x	43
SPRSx±dddd	43

SREL?x	43
SRELx±dddd	43
SRQ?G	37
SRQ?x	37
SRQ_OUT?	36
SRQx0	37
SRQx1	37
SSTPx	35
STOPMD?x	39
STOPMDxAB	39
STS?	28
STS_16?	28
STSM?	57
STsx?	28

T

TMGCH?	50
TMGCHabcd	50
TMGCx	48
TMGFX DS	49
TMGFX EN	49
TMGFX?	49
TMGI?x	47
TMGIxdddddd	47
TMGR?x	48
TMGRx	48

V

VER?	57
VERH?	57
VERE?	57

14 改訂履歴

改訂番号	日付	改訂内容
1	2017/12/11	新規作成

15 性能・仕様

電源	AC 85V ~ 264V 47 - 440Hz 50VA	
入出力	制御モータ数	最大 16 台
	同時制御モータ数	最大 4 台(ローカル操作) 最大 16 台(リモート操作)
	制御出力	各モータドライバに対して CW, CCW, HOLD OFF 信号 5V 8mA(ラインドライバ)
	出力周波数	1~5MPPS
	制御パルス数	0~±2,147,483,647
	加減速レート	1048.56~0.0125 ms/kHz
	加減速形式	S 字、台形、等速直線
	出力仕様	2 パルス/1 パルス(DIR 信号の極性切替可)
	パルス出力コネクタ	Dsub9S
	リミット SW 入力	各制御モータに対して CW-LS, CCW-LS, HOME-LS 12V 5mA(ーコモン) センサー用電源+12V も用意しています(MAX 1A)
リミット入力コネクタ	Dsub9P	
LCD 表示器	LCD 表示器仕様	20 文字×4 行(文字サイズ 9.2H*4.8W)
	通常表示	チャンネル表示、±10 桁の現在位置、速度表示、 LS 情報 相対位置移動値、絶対位置移動値、 プリセット値、原点位置情報 パネル操作 ready/not ready
設定表示	LS 設定情報パルス出力モード、 HSPD,MSPD,LSPD 値、加減速レート LS、 PB 停止モード、原点検出機能、 タイミングパルス発生機能、 RS232C 設定、GP-IB 設定、HANDBOX 選択、 FIRMWARE バージョン選択	
通信機能	EtherCAT, GP-IB, RS232C 通信にてリモートコントロールできます。	
EtherCAT Slave	物理層	100BASE-TX(IEEE802.3) 100Mbps
	コネクタ	RJ45 x2
	プロセスデータ	固定 PDO サイズ
	メールボックス	SDO information service, SDO upload, SDO download
	同期モード	Freerun
	通信周期	1ms 以上
ケース	EIA 2 UNIT ラックマウント型(88H×482W×325D)	

その他ご不明な点は、下記宛までお問い合わせ下さい

ツジ電子株式会社 開発・設計部
〒300-0013 茨城県土浦市神立町 3739
TEL.029-832-3031(代) FAX.029-832-2662
URL <http://www.tsujicon.jp/>
E-mail info2@tsuji-denshi.co.jp