

マシンオートメーションコントローラ NJシリーズ

EtherCAT®接続ガイド

HMSインダストリアル ネットワークス株式会社

Anybus Communicator編

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。

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。

Sysmac 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.....	3
4. 概要.....	4
5. 対象機器とデバイス構成.....	4
5.1. 対象機器.....	4
5.2. デバイス構成.....	5
6. EtherCAT の設定内容.....	7
6.1. パラメータ設定.....	7
6.2. デバイス変数.....	8
7. EtherCAT の接続手順.....	10
7.1. 作業の流れ.....	10
7.2. Communicator の設定.....	11
7.3. コントローラの設定.....	20
7.4. EtherCAT 通信の確認.....	33
8. 初期化方法.....	35
8.1. コントローラの初期化.....	35
8.2. Communicator の初期化.....	35
9. 改訂履歴.....	36

1. 関連マニュアル

本資料に関連するマニュアルは以下のとおりです。

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。

Man.No.	形式	マニュアル名称
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
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
SBCD-358	形 NJ501-□□□□ 形 NJ301-□□□□	NJ シリーズ CPU ユニット内蔵 EtherCAT®ポート ユーザーズマニュアル
SBCA-362	形 SYSMAC-SE2□□□	Sysmac Studio Version 1 オペレーションマニュアル
HMSI-168-95	形 AB7061	User Manual Anybus Communicator for EtherCAT
SP0991	形 AB7061	Anybus Communicator- EtherCAT Interface Installation Sheet


2. 用語と定義


用語	説明・定義
PDO 通信 (Process Data Objects 通信)	<p>常時、マスタとスレーブがデータ交換する方式です。</p> <p>EtherCAT のプロセスデータ通信周期(プライマリ定周期タスクの周期) ごとにサイクリックに、あらかじめ割り付けられた PDO データ (PDO マッピングされた I/O データ) が入出力されます。</p> <p>マシンオートメーションコントローラ NJ シリーズでは、EtherCAT スレーブの入出力、サーボモータの位置制御など、一定の制御周期で入出力データ更新を行う指令に対しては PDO 通信を使用します。</p> <p>マシンオートメーションコントローラ NJ シリーズからは、以下の方法でアクセスします。</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ EtherCAT スレーブの I/O に対しては、「デバイス変数」による ・ 軸に割り付けたサーボ/エンコーダ入カスレーブ内の各種データに対しては、「軸変数」による
SDO 通信 (Service Data Objects 通信)	<p>必要時、マスタから、スレーブの指定データの読み書きをする方式です。</p> <p>マシンオートメーションコントローラ NJ シリーズでは、パラメータ転送など指定されたタイミングでデータの読み出し/書き込みを行う指令には、SDO 通信を使用します。</p> <p>マシンオートメーションコントローラ NJ シリーズからは、スレーブの指定データ (パラメータ、異常情報など) を、EC_CoESDORed命令 (CoE SDO 読出) または EC_CoESDOWrite 命令 (CoE SDO 書込) で、読み書きします。</p>
スレーブ	<p>スレーブには、位置情報などのデータを扱うサーボドライバなどから、ビット信号を扱う I/O ターミナルなど様々なものがあります。</p> <p>スレーブは、マスタから送信される出力データを受信し、マスタに入力データを送信します。</p>
ノードアドレス	<p>EtherCAT に接続されたユニットを区別するためのアドレスです。</p>
ESI ファイル (EtherCAT Slave Information ファイル)	<p>EtherCAT スレーブ固有の情報を XML 形式で記述しているファイルです。</p> <p>このファイルを Sysmac Studio に読み込ませることにより、スレーブのプロセスデータの割付など、各種設定を行うことができます。</p>

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7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。

 警告	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。
--	--

 注意	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、HMS インダストリアルネットワークス株式会社（以下、HMS）製 Anybus Communicator for EtherCAT Slave（以下、Communicator）を、オムロン株式会社（以下、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、EtherCAT で接続する手順とその確認方法をまとめたものです。

「6. EtherCAT の設定内容」と「7. EtherCAT 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、EtherCAT の PDO 通信を動作させることができます。

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-□□□□
HMS	Anybus Communicator for EtherCAT Slave	形 AB7061



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

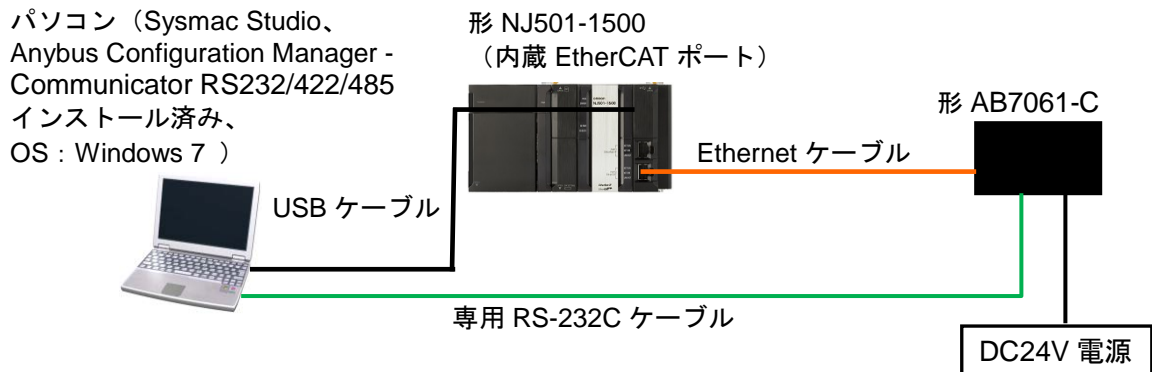
本資料は通信確立までの接続手順について記載したものであって、接続手順以外の操作、設置および配線方法は記載しておりません。機器の機能や動作に関しても記載しておりません。取扱説明書を参照するか、機器メーカーまでお問い合わせください。

（HMS インダストリアルネットワークス株式会社 <http://www.anybus.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	CPU ユニット (内蔵 EtherCAT ポート)	形 NJ501-1500	Ver.1.08
オムロン	電源ユニット	形 NJ-PA3001	
オムロン	Sysmac Studio	形 SYSMAC-SE2□□□	Ver.1.09
—	パソコン(OS : Windows 7)	—	
—	USB ケーブル (USB2.0 準拠 B コネクタ)	—	
オムロン	Ethernet ケーブル (産業用イーサネットコネクタ付きケーブル)	形 XS5W-T421-□M□-K	
HMS	Anybus Communicator for EtherCAT Slave	形 AB7061-C	Ver.3.0.1
HMS	専用 RS-232C ケーブル	(Communicator に同梱)	
HMS	ESI ファイル	XML_ABC_ECT_V_3_01_Fixed_PDO_256bytes_for_OMRON_1.xml	
HMS	Anybus Configuration Manager - Communicator RS232/422/485	形 ACM Communicator RS232/422/485	Ver.4.3.1.1
—	DC24V 電源	—	



使用上の注意

本項記載の ESI ファイルを事前に準備してください。ESI ファイルは、HMS インダストリアルネットワークス株式会社のホームページよりダウンロードが可能です。

http://www.anybus.jp/support/japan_manual_gateway.shtml

なお、該当する ESI ファイルが入手できない場合には、HMS インダストリアルネットワークス株式会社までお問い合わせください。

**使用上の注意**

EtherCAT 通信を、他の Ethernet 通信の回線と共有しないでください。

また、スイッチングハブなどの Ethernet 用機器を使用しないでください。

Ethernet ケーブルには、カテゴリ 5 以上でアルミテープと編組で二重遮へいされたケーブルと、カテゴリ 5 以上でシールド対応のコネクタを使用してください。

ケーブルのシールドは両端ともコネクタフードに接続してください。

**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**

Ethernet ケーブルの仕様やネットワークの配線については、「NJ シリーズ CPU ユニット内蔵 EtherCAT®ポート ユーザーズマニュアル」(SBCD-358)の「第 4 章 EtherCAT ネットワークの配線」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-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。

6. EtherCAT の設定内容

本資料で設定するパラメータおよびデバイス変数などの仕様を示します。
以降の章では説明内容により、Communicator を、「相手機器」や「スレーブ」と略していません。



使用上の注意

本資料では、コントローラと Communicator 間の通信を確認しています。EtherCAT 通信確立後の通信データの確認は行っていませんので、ご注意ください。

6.1. パラメータ設定

コントローラと Communicator を EtherCAT で接続するためのパラメータは、以下になります。

名称	設定項目	設定値	備考
Communicator	ノードアドレス	1	ノードアドレスは、Sysmac Studio で設定します。
	Fieldbus Type	EtherCAT	—
	Protocol Mode	Generic Data mode	—
	Producer Maximum Data Length	256 Byte	—
	Consumer Maximum Data Length	256 Byte	—



参考

Communicator の EtherCAT 関連パラメータに関する詳細については、「User Manual Anybus Communicator for EtherCAT」(HMSI-168-95) — 「2.4 EtherCAT Communication Properties」を参照してください。

6.2. デバイス変数

相手機器との PDO 通信のデータは、コントローラのデバイス変数に割り当てられます。デバイス変数名とデータ型を以下に示します。

■出力エリア（コントローラ→相手機器）

デバイス変数名	データ型	意味
E001_Recieve_PDO_1_Mapping_Output_Byte_1 _2100_01	USINT	Output byte 0000
.	.	.
.	.	.
.	.	.
E001_Recieve_PDO_1_Mapping_Output_Byte_128 _2100_80	USINT	Output byte 0127
E001_Recieve_PDO_2_Mapping_Output_Byte_1 _2101_01	USINT	Output byte 0128
.	.	.
.	.	.
.	.	.
E001_Recieve_PDO_2_Mapping_Output_Byte_128 _2101_80	USINT	Output byte 0255

■入力エリア（コントローラ←相手機器）

デバイス変数名	データ型	意味
E001_Transmit_PDO_1_Mapping_Input_Byte_1_2000_01	USINT	Input byte 0000
.	.	.
.	.	.
.	.	.
E001_Transmit_PDO_1_Mapping_Input_Byte_128_2000_80	USINT	Input byte 0127
E001_Transmit_PDO_2_Mapping_Input_Byte_1_2001_01	USINT	Input byte 0128
.	.	.
.	.	.
.	.	.
E001_Transmit_PDO_2_Mapping_Input_Byte_128_2001_80	USINT	Input byte 0255

**参考**

I/O フォーマットに関する詳細については、「User Manual Anybus communicator for EtherCAT」(HMSI-168-95)の「3. CANopen Object Dictionary Implementation」を参照してください。

**参考**

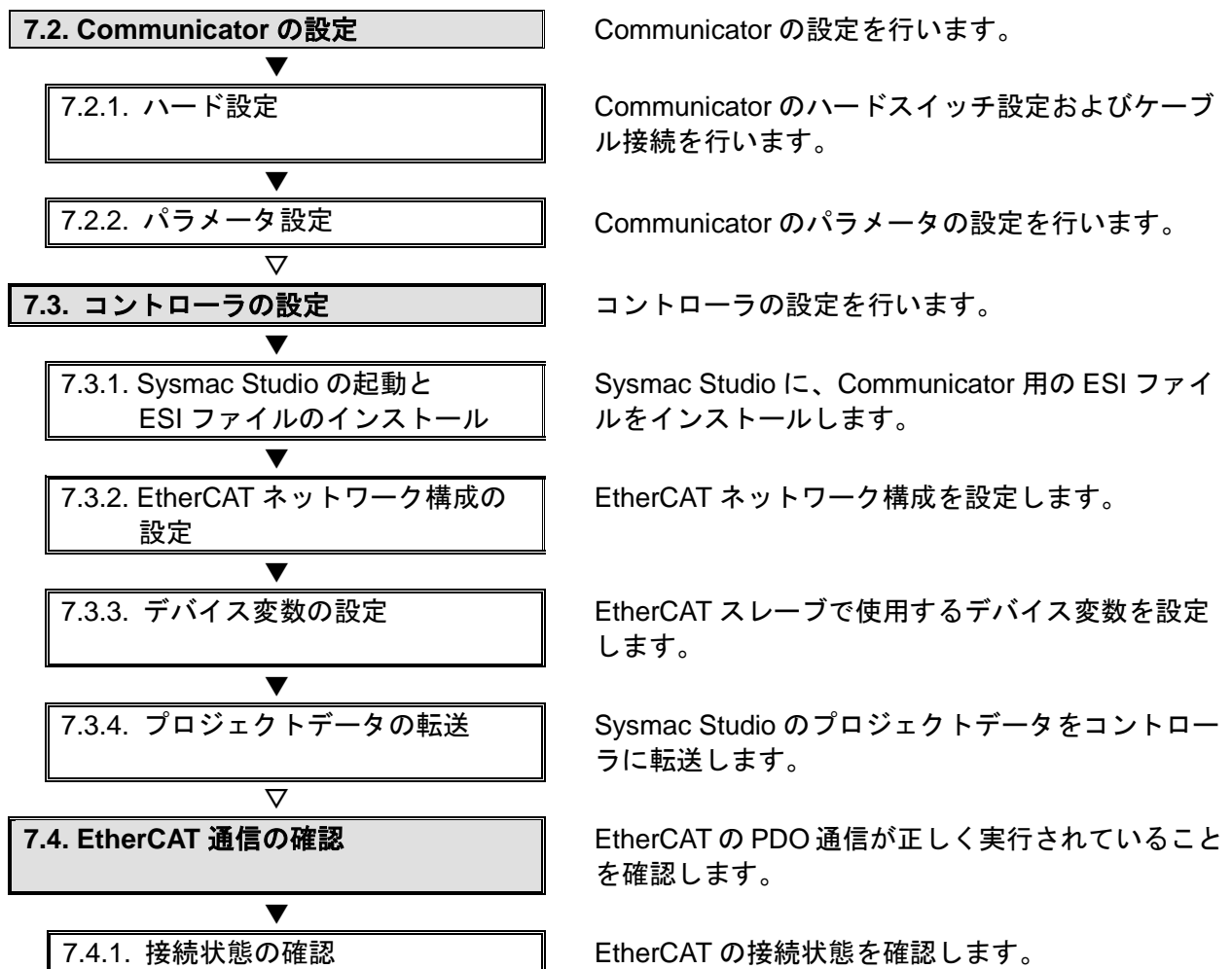
デバイス変数名は、「デバイス名」と「ポート名」の組み合わせで自動生成されます。
[デバイス名] の初期値は、スレーブの場合、「E」 + 「001 からの連番」です。

7. EtherCAT の接続手順

本章では、コントローラと Communicator を EtherCAT 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 Communicator 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

EtherCAT の PDO 通信を動作させるための手順は以下のとおりです。



7.2. Communicator の設定

Communicator の設定を行います。

7.2.1. ハード設定

Communicator のハードスイッチ設定およびケーブル接続を行います。



使用上の注意

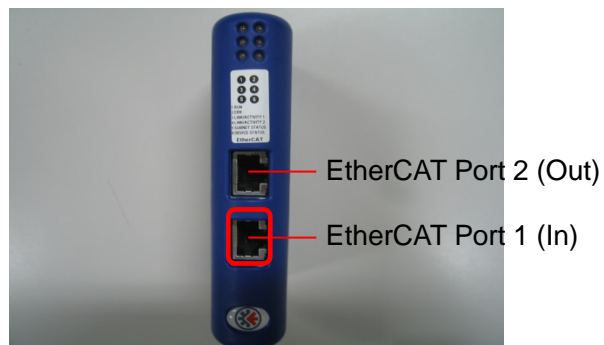
電源 OFF 状態で設定してください。

- 1 Communicator の電源が OFF 状態であることを確認します。

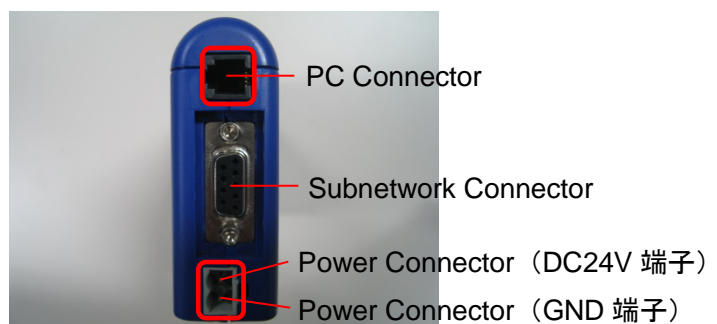
※電源 ON 状態の場合、以降の操作を手順どおりに進めることができない場合があります。

- 2 Communicator 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。

Communicator 正面



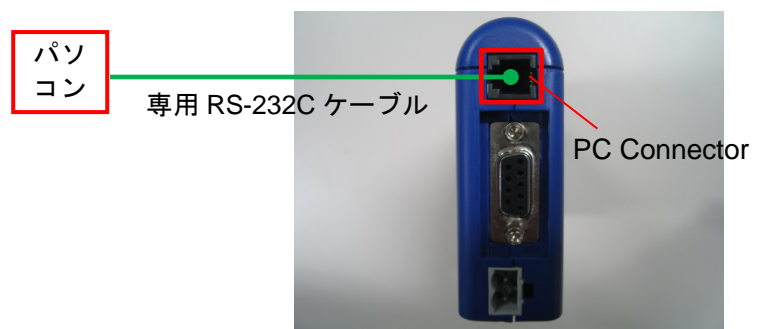
Communicator 底面



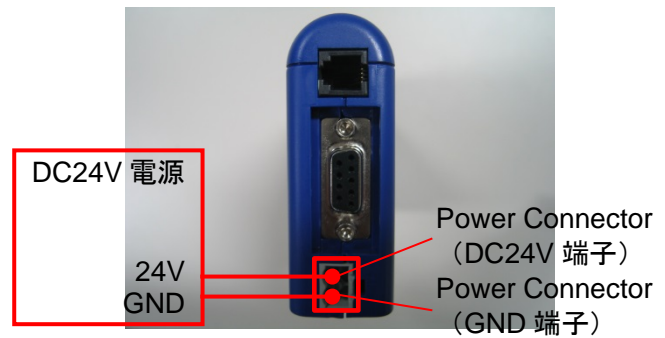
- 3 [EtherCAT Port 1 (In)]に、Ethernet ケーブルを接続します。



- 4 [PC Connector]とパソコンを、専用RS-232Cケーブルで接続します。



- 5 [Power Connector]に、DC24V 電源を接続します。



- 6 DC24V 電源を投入します。

7.2.2. パラメータ設定


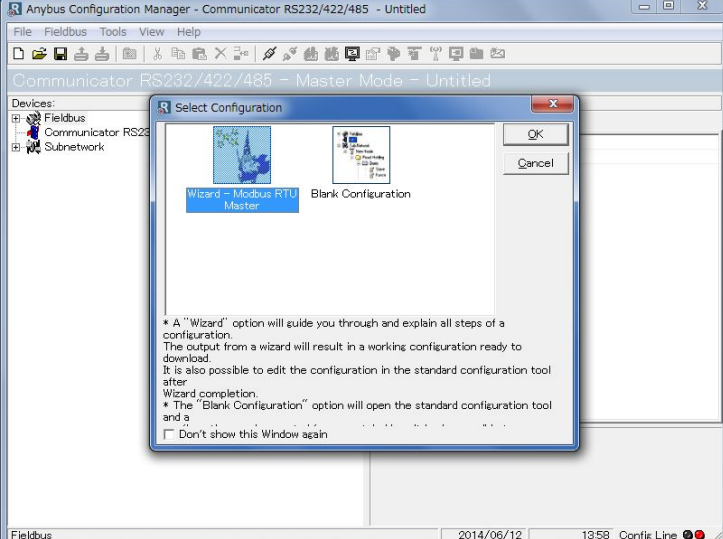
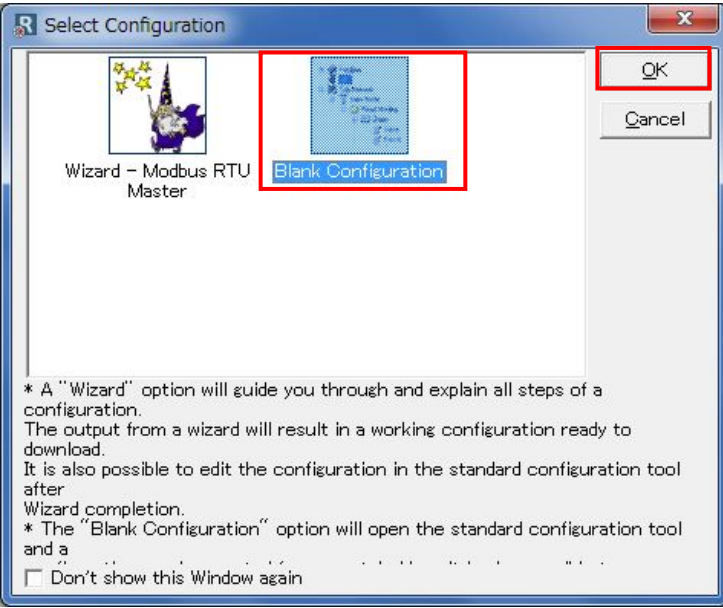
Communicatorのパラメータの設定を行います。

パラメータ設定は「Anybus Configuration Manager-Communicator RS232/422/485」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。

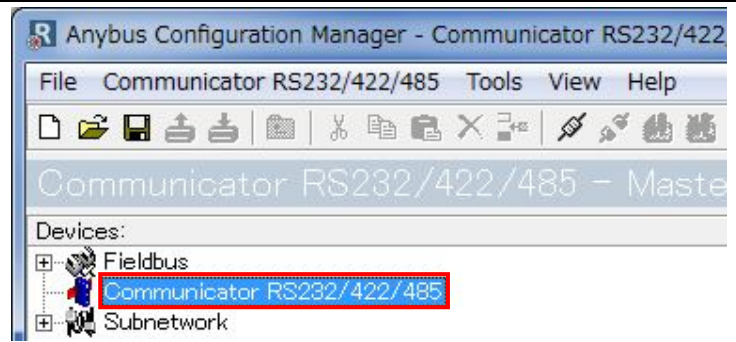


参考

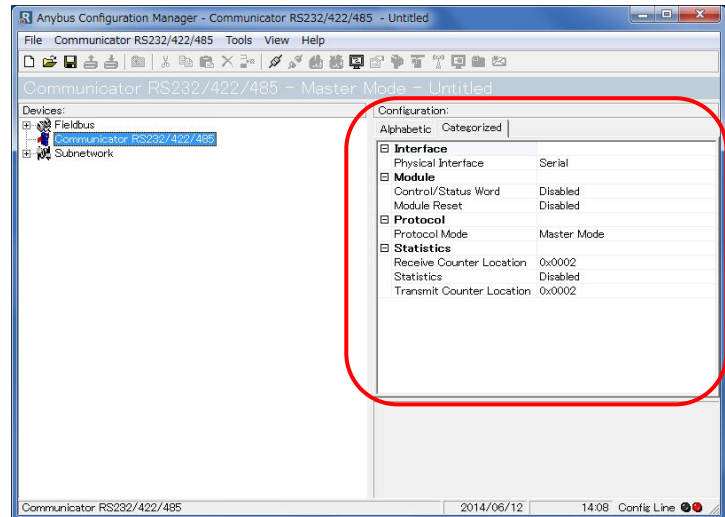
ソフトのインストール方法については、「User Manual Anybus communicator for EtherCAT」(HMSI-168-95)を参照してください。

<p>1 Anybus Configuration Manager - Communicator RS232/422/485 を起動します。</p>	
<p>2 右図のように、[Anybus Configuration Manager]ダイアログが表示されます。</p>	
<p>3 [Select Configuration]ダイアログで、[Blank Configuration]を選択します。</p> <p>[OK]をクリックします。</p> <p>[Select Configuration]ダイアログが自動的に閉じます。</p>	

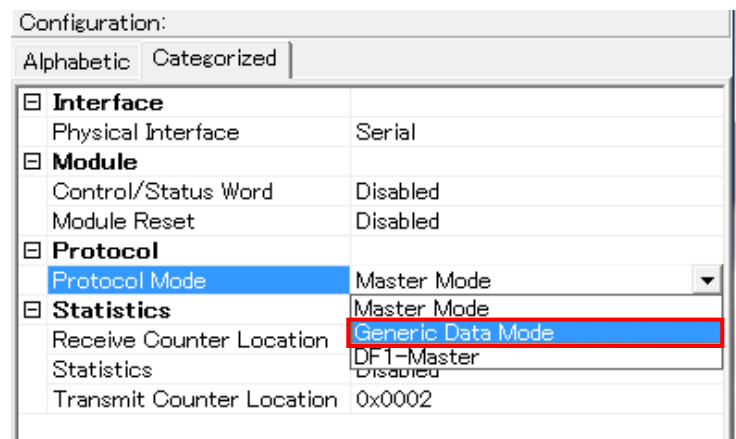
- 4 [Anybus Configuration Manager] ダイアログ左側の [Devices:]内の[Communicator RS232/422/485]をクリックします。



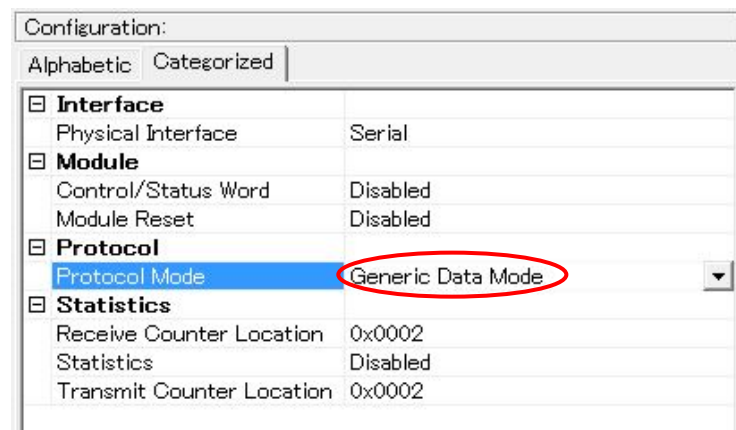
- [Anybus Configuration Manager] ダイアログ右側の [Configuration]画面が右図のように切り替わります。



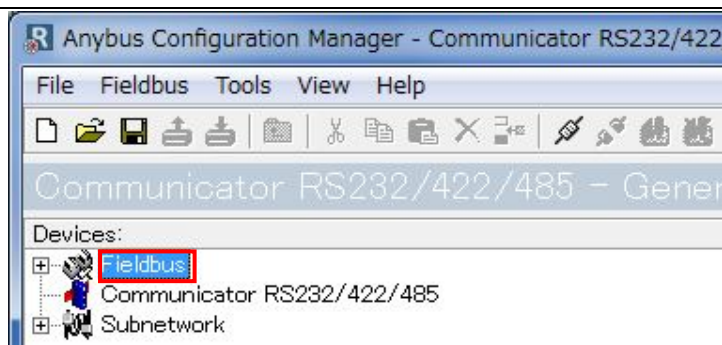
- 5 [Configuration]内の[Protocol Mode]プルダウンメニューから、[Generic Data Mode]を選択します。



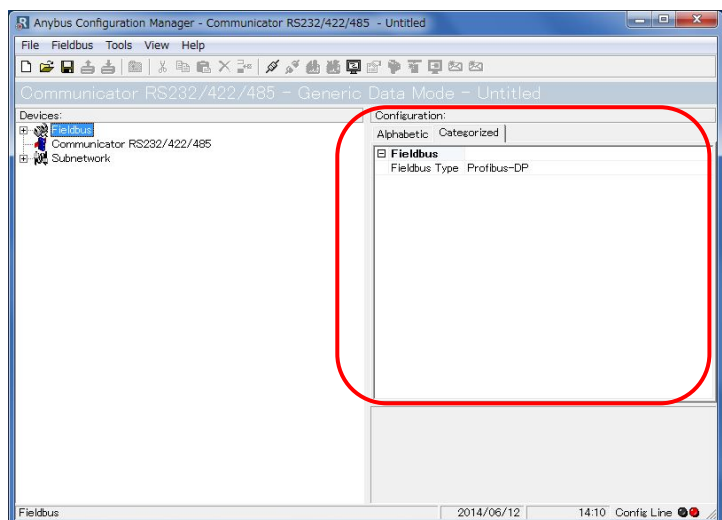
- [Protocol Mode]が、[Generic Data Mode]に設定されることを確認します。



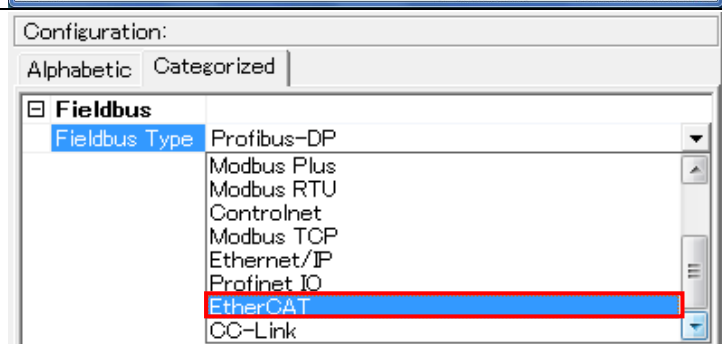
- 6 [Anybus Configuration Manager]
ダイアログ左側の
[Devices:]内の[Fieldbus]をクリ
ックします。



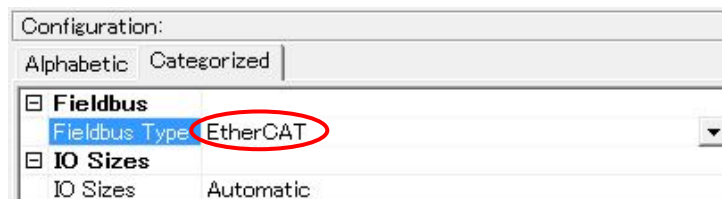
- [Anybus Configuration Manager]
ダイアログ右側の
[Configuration]画面が右図のよ
うに切り替わります。



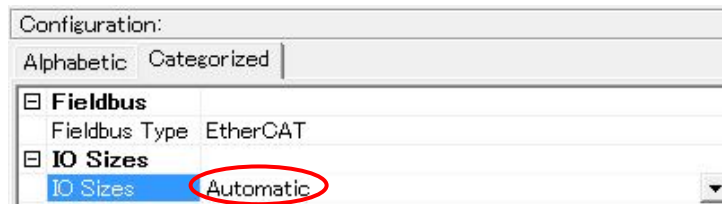
- 7 [Configuration] 内の[Fieldbus
Type]プルダウンメニューから、
[EtherCAT]を選択します。



- [Fieldbus Type]が、[EtherCAT]
に設定されることを確認しま
す。

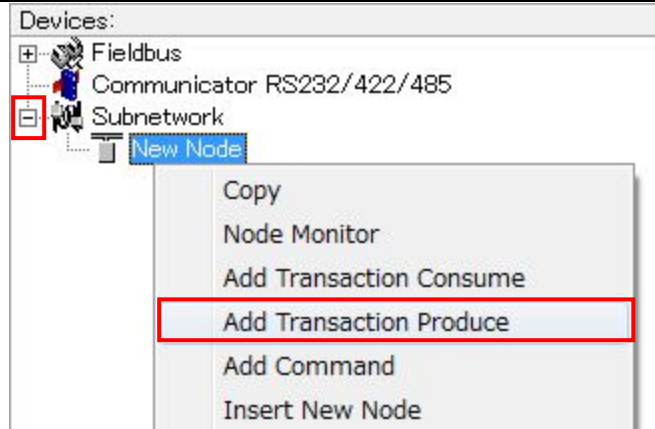


- [IO Sizes]が、[Automatic]となっ
ていることを確認します。

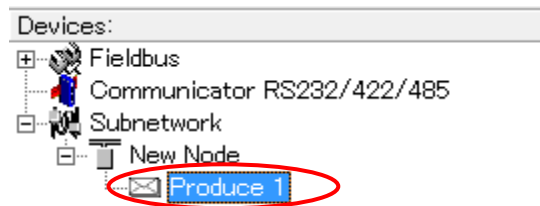


8 [Devices:]内の[Sub-Network]を開きます。

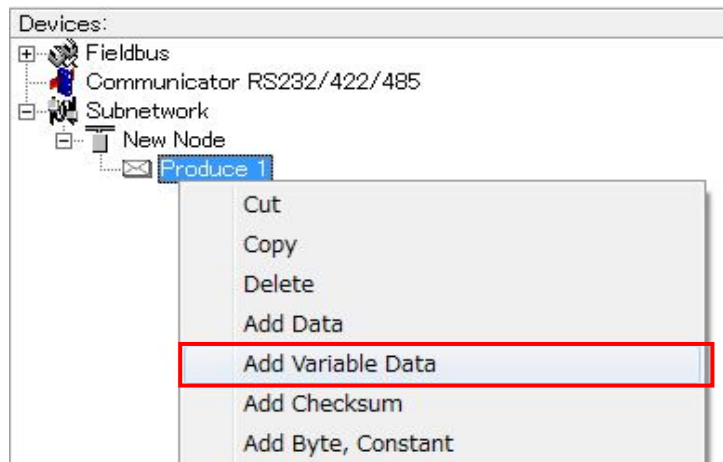
[New Node]を右クリックし、[Add Transaction Produce]を選択します。



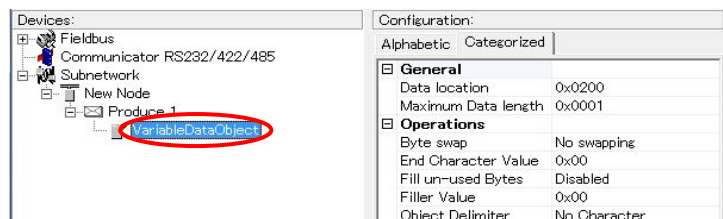
[Devices:]内に、[Produce 1]が追加されることを確認します。



9 [Produce 1]を右クリックし、[Add Variable Data]を選択します。



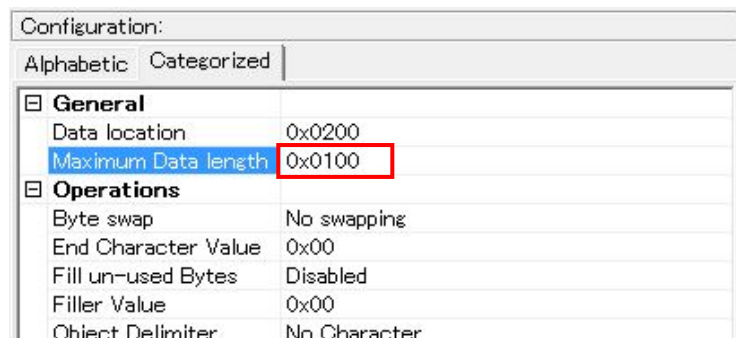
[Devices:]内に、[VariableDataObject]が追加されることを確認します。



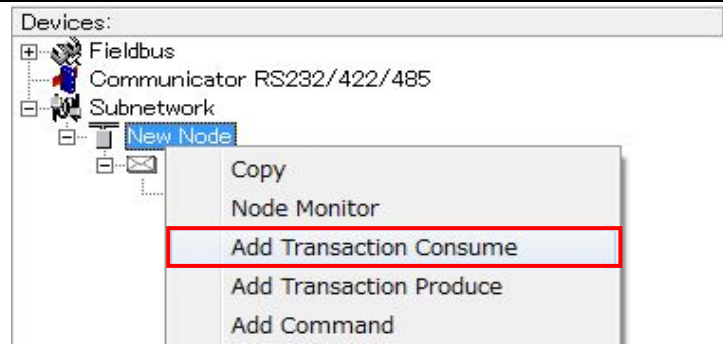
[Configuration]内の[Maximum Data length]を、[0x0100]に設定します。

※EtherCAT 上のデータは、Control Word と合計して 256 バイトになります。

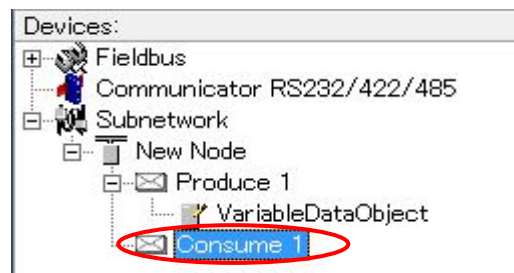
※デフォルトでは Control Word は Disable に設定されています。



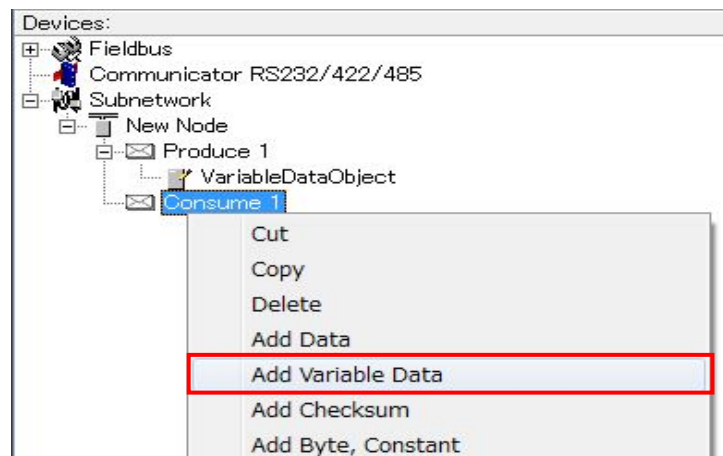
- 10 [New Node]を右クリックし、
[Add Transaction Consume]を選択します。



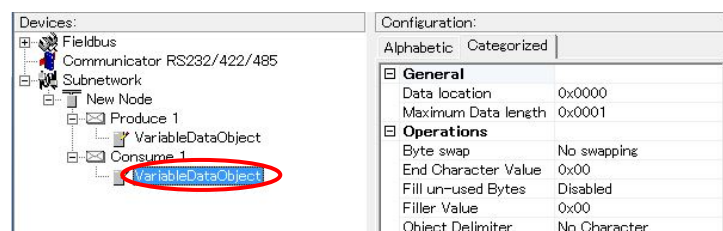
[Devices:]内に、[Consume 1]が追加されることを確認します。



- 11 [Consume 1]を右クリックし、
[Add Variable Data]を選択します。



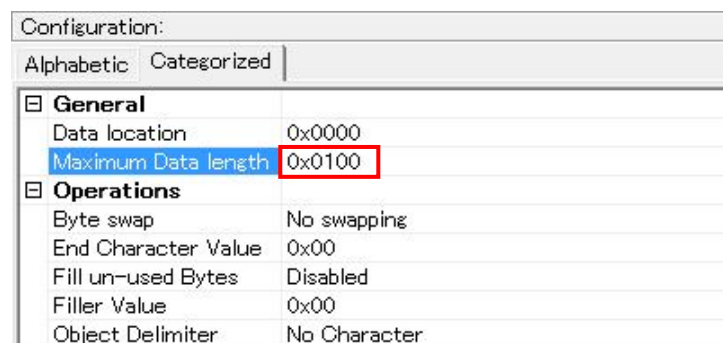
[Devices:]内に、
[VariableDataObject]が追加されることを確認します。



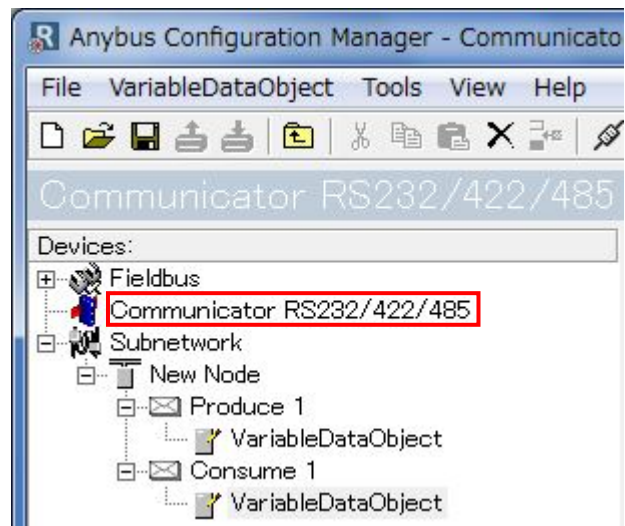
[Configuration]内の[Maximum Data length]を、[0x0100]に設定します。

※EtherCAT 上のデータは、
Status Word と合計して 256
バイトになります。

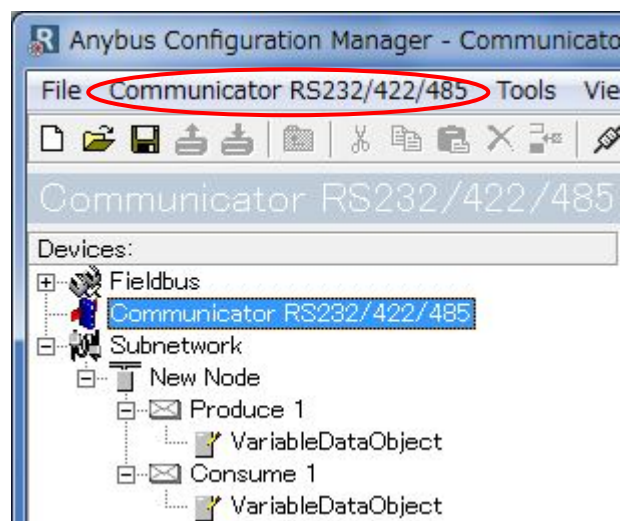
※デフォルトでは Status Word
は Disable に設定されていま
す。



- 12 [Devices:]内の[Communicator RS232/422/485]を選択します。



メニューバーが、
[VariableDataObject]から
[Communicator RS232/422/485]
に変わります。



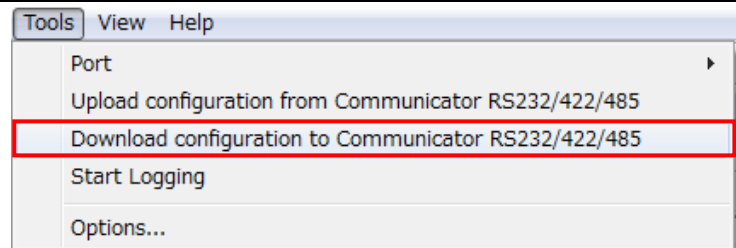
- 13 メニューバーから、
[Communicator RS232/422/485]
-[Connect]を選択します。



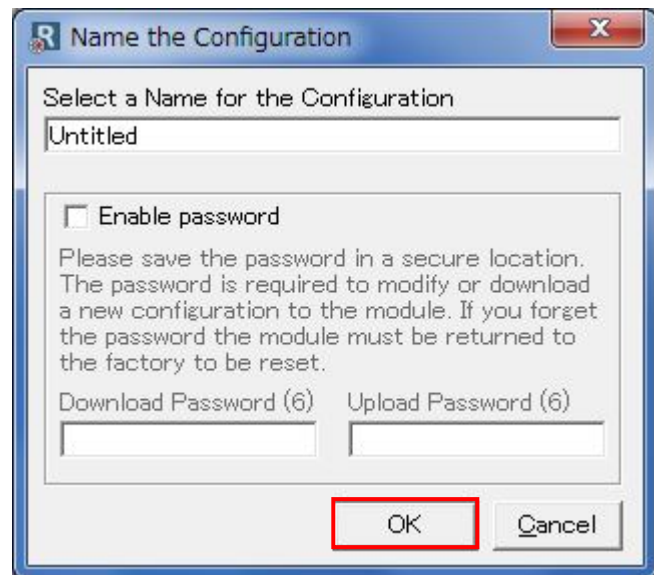
- 14 ウィンドウ右下の[Config Line]
が緑点灯に変わります。



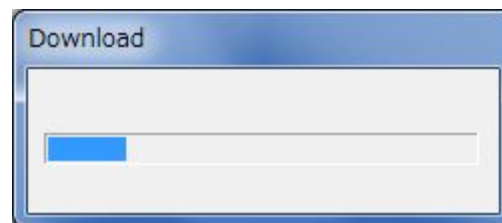
- 15 メニューバーから、[Tools]-
[Download configuration to
Communicator RS232/422/485]
を選択します。



- 16 [Name the Configuration]ダイアログが表示されますので、[OK]をクリックします。



- [Download]ダイアログが表示され、ダウンロードが実行されます。
ダウンロードが完了すると、[Download]ダイアログが閉じられます。



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. Sysmac Studio の起動と ESI ファイルのインストール

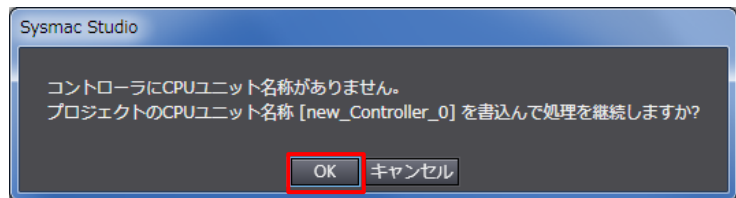
Sysmac Studio に、Communicator 用の ESI ファイルをインストールします。

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。

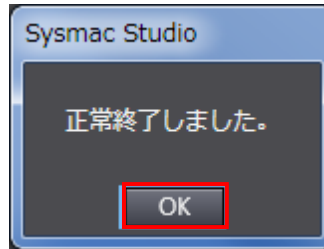
<p>1 コントローラの内蔵 EtherCAT ポート(PORT2)に Ethernet ケーブルを、ペリフェラル(USB)ポートに USB ケーブルを接続し、「5.2. デバイス構成」のように、パソコンおよび相手機器とコントローラを接続します。</p>	<p>パソコン</p> <p>CPU ユニット</p> <p>コントローラ</p> <p>USB ケーブル</p> <p>電源ユニット</p> <p>エンドカバー</p> <p>Ethernet ケーブル</p> <p>相手機器</p>
<p>2 コントローラの電源を投入します。</p>	
<p>3 Sysmac Studio を起動します。</p> <p>※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。</p>	<p>Sysmac Studio</p>
<p>4 Sysmac Studio が起動しますので、[コントローラに接続] をクリックします。</p>	
<p>5 [コントローラに接続] ウィンドウが表示されます。</p> <p>[接続方法] 内の [USB-直接接続] を選択します。</p> <p>[接続後の動作] 内の [アップロードを実行する] および [トラブルシューティングを表示する] のチェックを外します。</p> <p>[接続] をクリックします。</p>	

- 6 確認のダイアログが表示されましたら、内容を確認し、[OK]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、[OK]や[Yes]など処理を進める選択を行ってください。

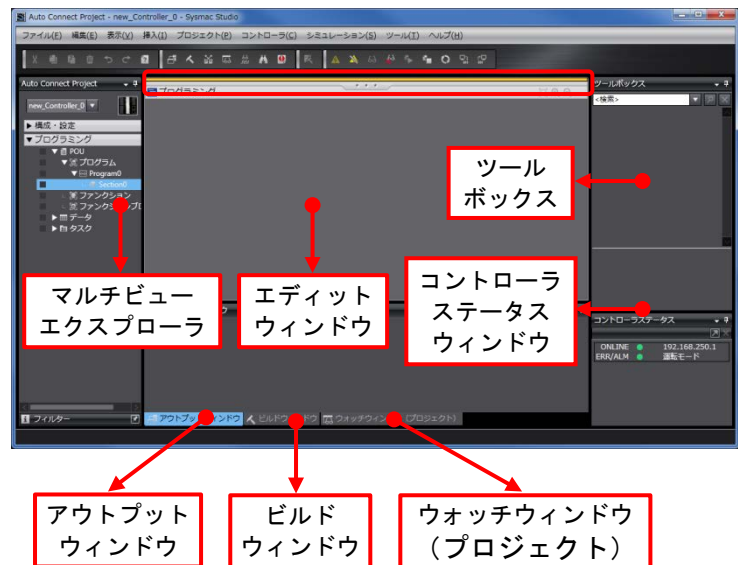


- 7 終了のダイアログが表示されますので、内容を確認し、[OK]をクリックします。



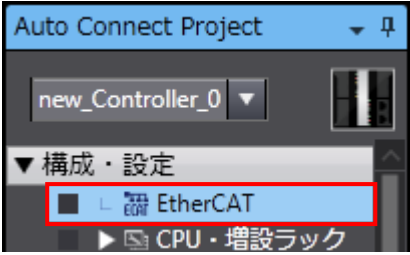
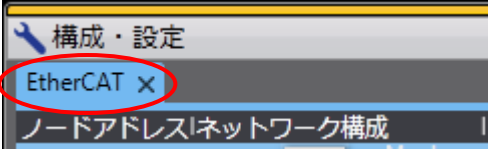
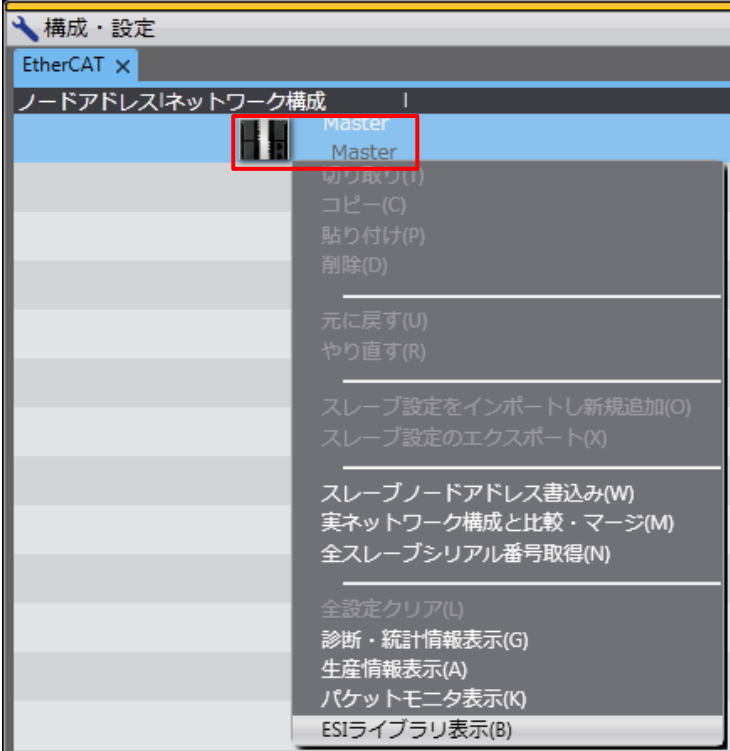
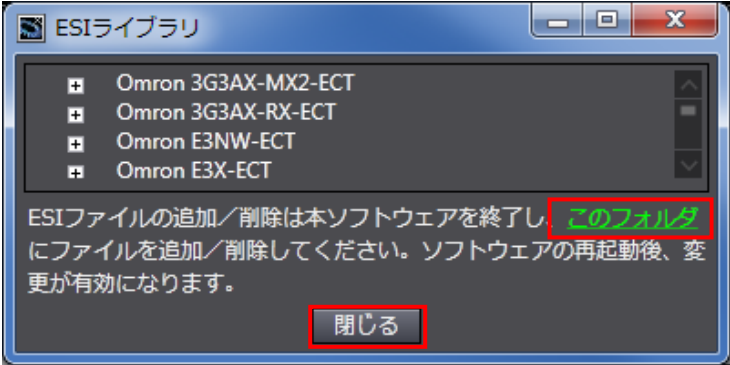
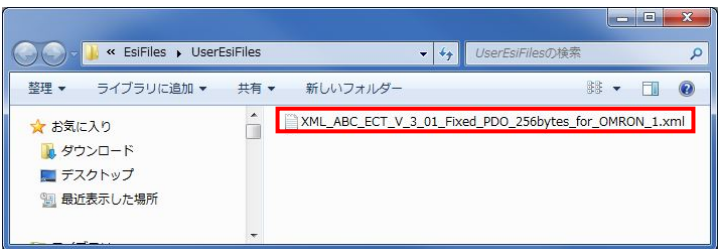
- 8 [Auto Connect Project]画面が、オンライン状態で表示されます。オンライン状態になると、[エディットウィンドウ]の上段に、黄色い枠が表示されます。

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
 ウォッチウィンドウ（プロジェクト）



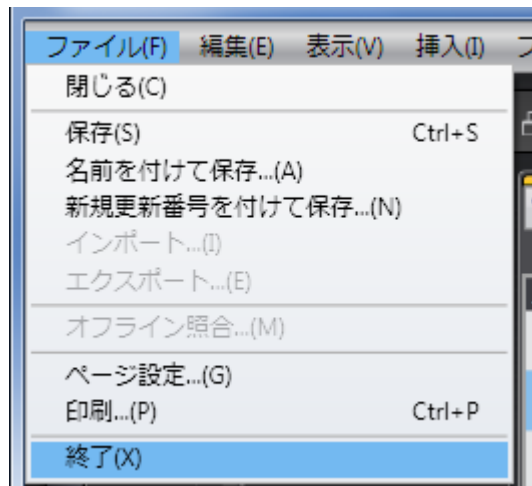
参考

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6章 コントローラとの接続」を参照してください。

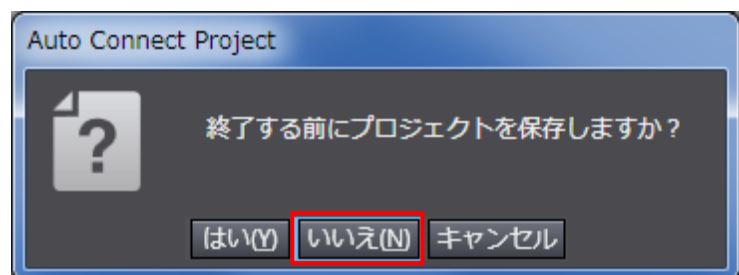
- 9 マルチビューエクスプローラ内の [構成・設定] - [EtherCAT] をダブルクリックします。
- 
- 10 [エディットウィンドウ] に、[EtherCAT] タブが表示されます。
- 
- 11 [Master] を右クリックし、[ESI ライブラリ表示] を選択します。
- 
- 12 [ESI ライブラリ] ダイアログが表示されますので、[このフォルダ] をクリックします。
- エクスプローラが起動しますので、[閉じる] をクリックし、ダイアログを閉じます。
- 
- 13 起動したエクスプローラに、ESI ファイルをインストールするフォルダが表示されますので、あらかじめ入手した ESI ファイル [XML_ABC_ECT_V_3_01_Fixed_PDO_256bytes_for_OMRON_1.xml] をコピーします。
- 

- 14 メニューバーから、[ファイル] - [終了] を選択し、Sysmac Studio を終了します。

※ESI ファイルをインストールした後は、Sysmac Studio を再起動する必要があります。



プロジェクト保存の確認ダイアログが表示されますが、保存の必要がなければ、[いいえ] をクリックします。

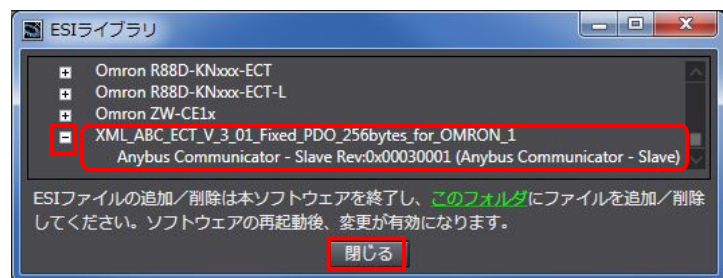


- 15 本項の手順 3~11 と同様の手順で、Sysmac Studio を再起動し、[ESI ライブラリ] ダイアログを表示します。

表示された [XML_ABC_ECT_V_3_01_Fixed_PDO_256bytes_for_OMRON_1] の [+] をクリックし、[Anybus Communicator - Slave Rev:0x00030001] の機器が表示されていることを確認します。

警告表示「！」が表示されていないことを確認します。

[閉じる] をクリックします



使用上の注意

ESI ファイルに警告表示「！」が表示された場合は、ESI ファイルのファイル名を確認し、正しいファイル名の ESI ファイルを入手してください。正しいファイル名の ESI ファイルであるにもかかわらず、警告表示「！」が表示される場合は、ファイルが壊れている可能性がありますので、機器メーカーまでお問い合わせください。

7.3.2. EtherCAT ネットワーク構成の設定

EtherCAT ネットワーク構成を設定します。

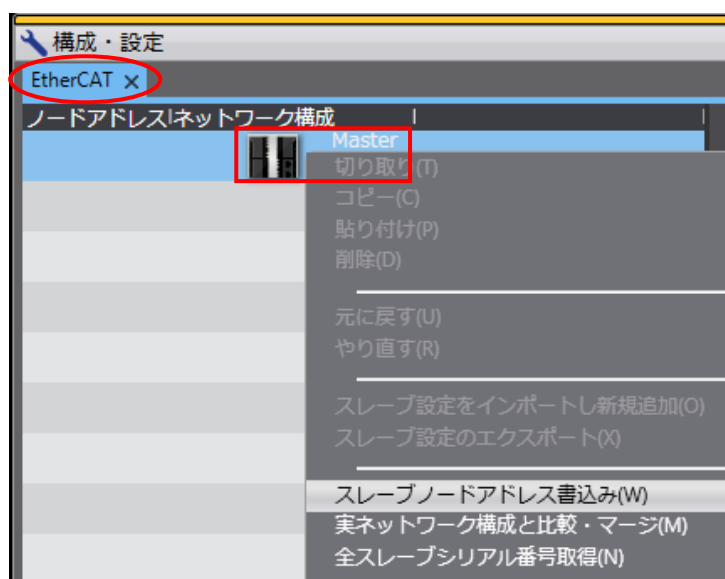
⚠ 注意

手順 6 で、スレーブの電源を再投入します。電源を再投入するときは安全を確認してから行ってください。



- 1 [エディットウィンドウ] の [EtherCAT] タブで、[Master] を右クリックし、[スレーブノードアドレス書込み] を選択します。

※ [エディットウィンドウ] に [EtherCAT] タブが表示されていない場合は、「7.3.1. Sysmac Studio の起動と ESI ファイルのインストール」の手順 9 の操作により表示してください。



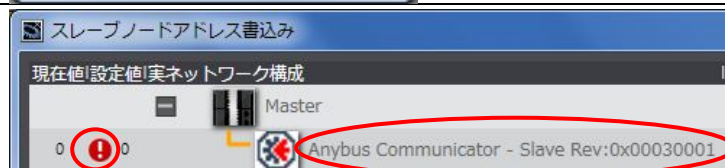
情報取得実行中の画面が表示されます。



- 2 [スレーブノードアドレス書込み] ウィンドウが表示されます。

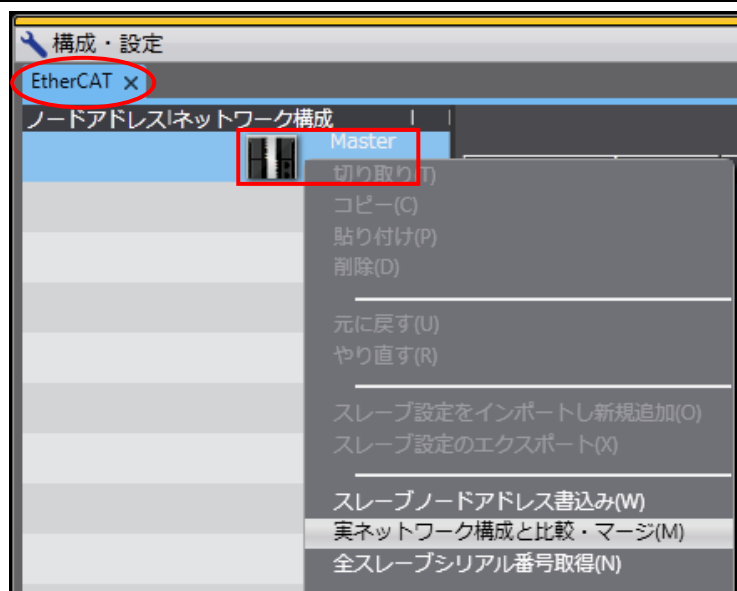
[実ネットワーク構成] に、[Anybus Communicator - Slave Rev:0x00030001] が表示されます。

※ノードアドレスの [現在値] が「0」の場合、「❗」とエラーが表示されます。



3	設定値欄に、ノードアドレス「1」を入力します。	
4	<p>[設定値] が[1]であり、エラー表示されていないことを確認します。</p> <p>[書込み] をクリックします。</p>	
5	<p>[スレーブノードアドレス書込み] の確認ダイアログが表示されますので、[書込み] をクリックします。</p> <p>[スレーブノードアドレス書込み実行中] の画面が表示されます。</p> <p>[スレーブノードアドレス書込み] 成功のダイアログが表示されますので、内容を確認し、[閉じる] をクリックします。</p>	
6	スレーブの電源を再投入します。	

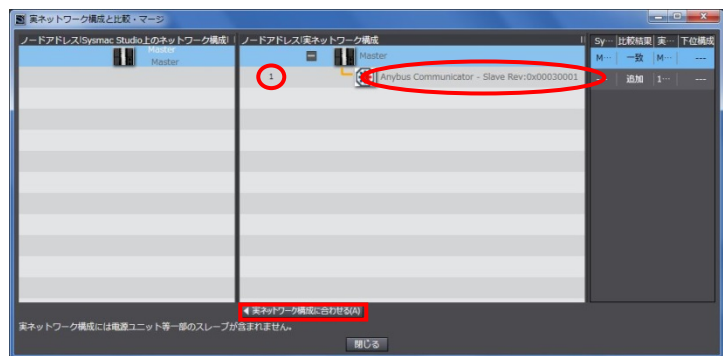
- 7 [エディットウィンドウ] の [EtherCAT] タブで、[Master] を右クリックし、[実ネットワーク構成と比較・マージ] を選択します。



情報取得実行中の画面が表示されます。

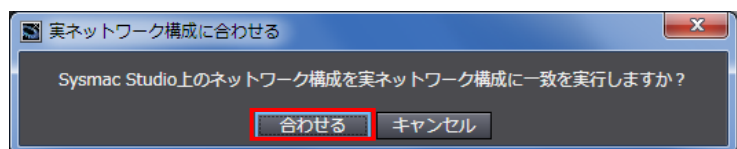


- 8 [実ネットワーク構成と比較・マージ] ウィンドウが表示されます。比較結果の実ネットワーク構成に、ノードアドレス「1」および「Anybus Communicator - Slave Rev:0x00030001」が追加されます。

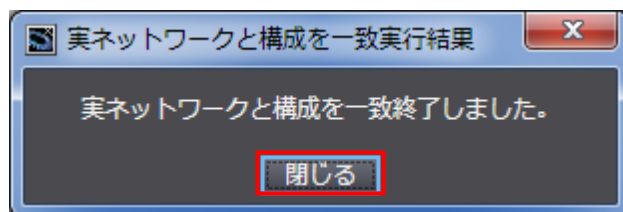


[実ネットワーク構成に合わせる] をクリックします。

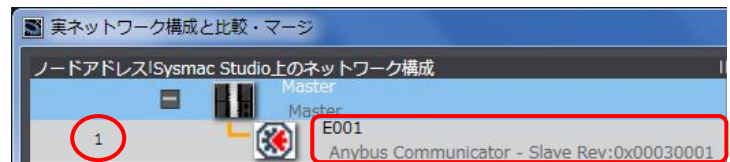
- 9 確認のダイアログが表示されますので、内容を確認し、[合わせる] をクリックします。



完了確認のダイアログが表示されますので、[閉じる] をクリックします。



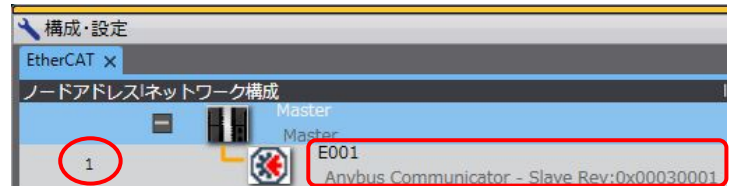
10 [Sysmac Studio 上のネットワーク構成]に、ノードアドレス[1]のスレーブとして、「E001」「Anybus Communicator - Slave Rev:0x00030001」が追加されます。



追加を確認後、[閉じる]をクリックします。



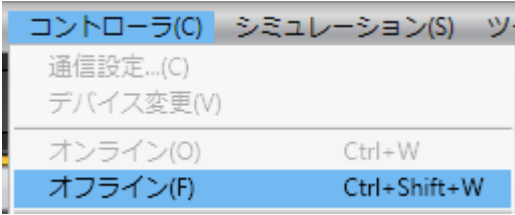
11 [エディットウィンドウ]の[EtherCAT]タブにノードアドレス「1」、「E001」「Anybus Communicator - Slave Rev:0x00030001」のスレーブが追加されます。




7.3.3. デバイス変数の設定

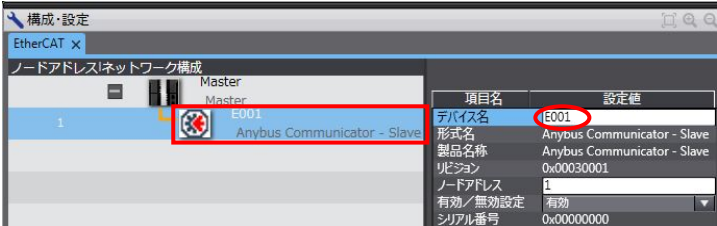
EtherCAT スレーブで使用するデバイス変数を設定します。

- 1 メニューバーから、[コントローラ] - [オフライン] を選択します。

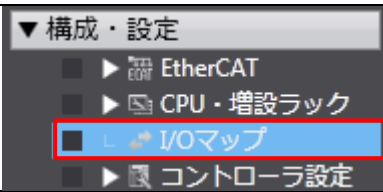


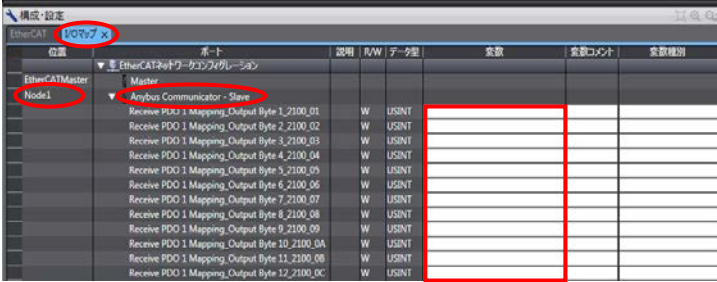
上段の黄色い枠が消えます。


- 2 [EtherCAT]タブで、前項で追加された[Anybus Communicator - Slave]を選択します。
[デバイス名]が[E001]であることを確認します。



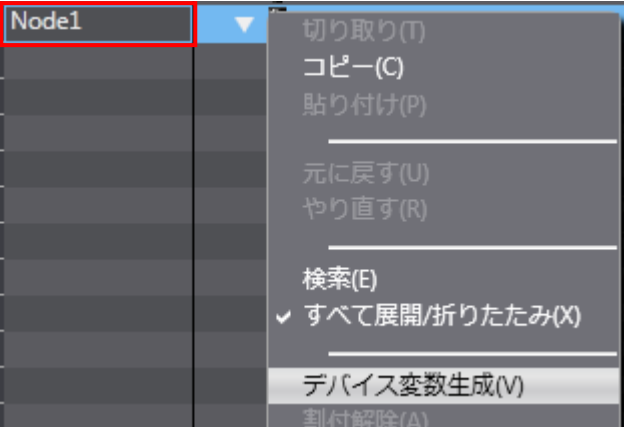
※ [デバイス名] は任意に変更が可能です。
- 3 [マルチビューエクスプローラ]から、[構成・設定] - [I/Oマップ] をダブルクリックします。


- 4 [エディットウィンドウ]に、[I/Oマップ]タブが表示されます。
[位置]欄に、[Node1]が表示され、[ポート]欄に、追加したスレーブが表示されていることを確認します。

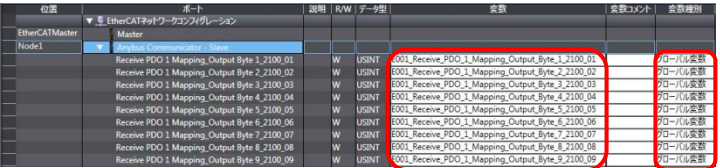


※スレーブの[変数]を独自に設定したい場合、該当エリアをマウスでクリックし、名称を入力します。

5 [Node1]を右クリックし、[デバイス変数生成] を選択します。



6 [変数] 名と [変数種別] が設定されます。



位置	ポート	説明	R/W	データ型	変数	変数コメント	変数種別
EtherCATMaster		Master					
Node1	Mybus Communicator - Slave						
		Receive PDO 1 Mapping_Output Byte 1,2100_01	W	USINT	001_Receive_PDO_1_Mapping_Output_Byte_1_2100_01		ポート変数
		Receive PDO 1 Mapping_Output Byte 2,2100_02	W	USINT	002_Receive_PDO_1_Mapping_Output_Byte_2_2100_02		ポート変数
		Receive PDO 1 Mapping_Output Byte 3,2100_03	W	USINT	003_Receive_PDO_1_Mapping_Output_Byte_3_2100_03		ポート変数
		Receive PDO 1 Mapping_Output Byte 4,2100_04	W	USINT	004_Receive_PDO_1_Mapping_Output_Byte_4_2100_04		ポート変数
		Receive PDO 1 Mapping_Output Byte 5,2100_05	W	USINT	005_Receive_PDO_1_Mapping_Output_Byte_5_2100_05		ポート変数
		Receive PDO 1 Mapping_Output Byte 6,2100_06	W	USINT	006_Receive_PDO_1_Mapping_Output_Byte_6_2100_06		ポート変数
		Receive PDO 1 Mapping_Output Byte 7,2100_07	W	USINT	007_Receive_PDO_1_Mapping_Output_Byte_7_2100_07		ポート変数
		Receive PDO 1 Mapping_Output Byte 8,2100_08	W	USINT	008_Receive_PDO_1_Mapping_Output_Byte_8_2100_08		ポート変数
		Receive PDO 1 Mapping_Output Byte 9,2100_09	W	USINT	009_Receive_PDO_1_Mapping_Output_Byte_9_2100_09		ポート変数



参考

デバイス変数名は、「デバイス名」と「ポート名」の組み合わせで自動生成されます。
[デバイス名] の初期値は、スレーブの場合、「E」 + 「001 からの連番」です。



参考

本資料では、デバイス変数名をユニット（スレーブ）単位で自動生成しています。デバイス変数名は、ユニット単位ではなく、ポートごとに任意の設定が可能です。

7.3.4. プロジェクトデータの転送

Sysmac Studio の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、転送先スレーブ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。



注意

ユーザプログラムを転送すると、CPU ユニットにリスタートが発生し、EtherCAT スレーブとの通信が途絶えます。その間のスレーブ出力は「スレーブ設定」に従います。EtherCAT ネットワーク構成により、通信が途絶える時間が異なります。
ユーザプログラム転送時は装置に影響を与えないことを確認してから行ってください。

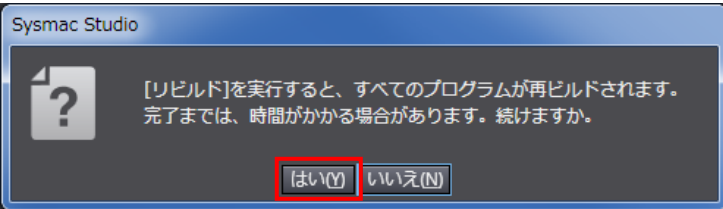
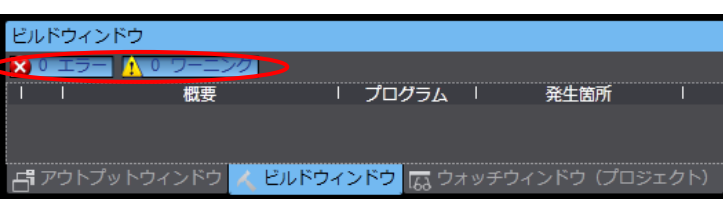
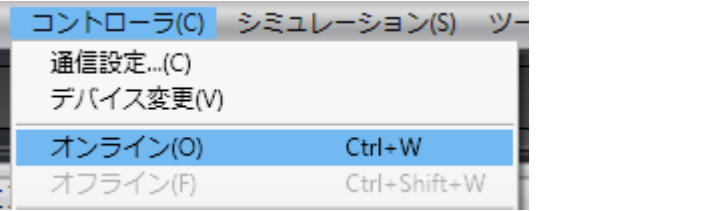
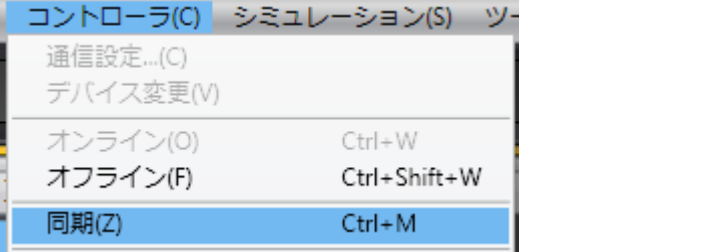
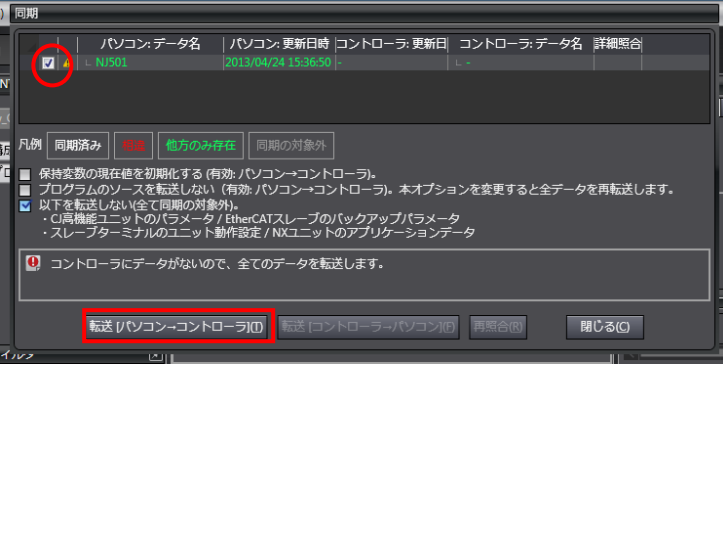


注意

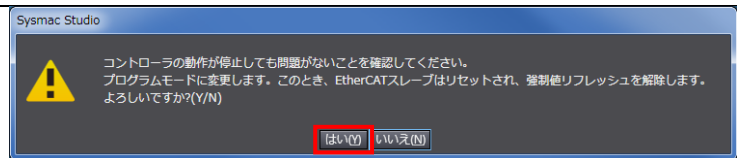
手順 7 以降の同期を実行すると、スレーブがリセットされます。同期を実行するときは安全を確認してから行ってください。



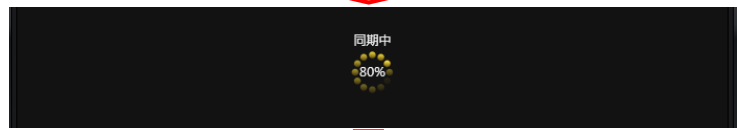
1	メニューバーから、[プロジェクト] - [全プログラムチェック] を選択します。	
2	[ビルドウィンドウ] タブが表示されます。エラーおよびワーニングが、ともに「0」であることを確認します。	
3	メニューバーから、[プロジェクト] - [リビルド] を選択します。	

<p>4 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。</p>	
<p>5 [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。</p>	
<p>6 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。</p>	
<p>7 メニューバーから、[コントローラ] - [同期] を選択します。</p>	
<p>8 [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]）にチェックが付いていることを確認して、[転送 [パソコン→コントローラ]] をクリックします。</p> <p>※ [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。</p>	

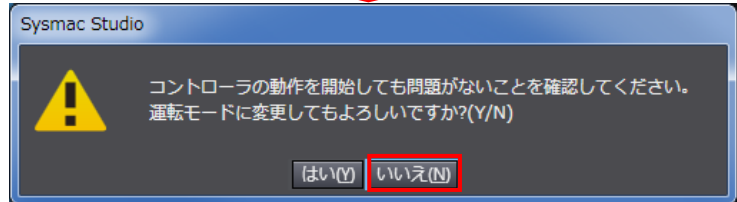
- 9 確認用のダイアログが表示されますので、問題がないことを確認し、[はい] をクリックします。



同期中の画面が表示されます。

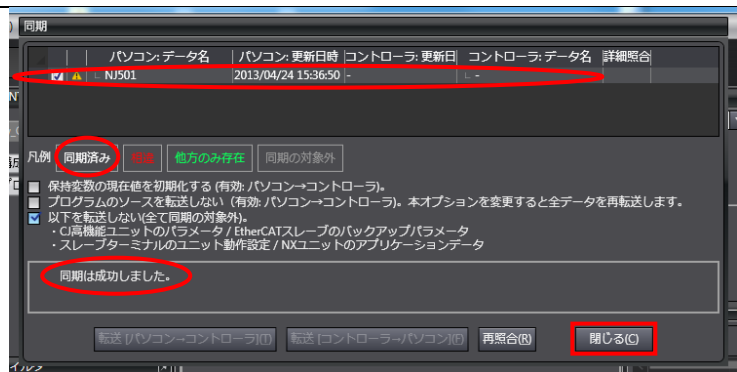


確認用のダイアログが表示されますので、問題がないことを確認し、[いいえ] をクリックします。



※「運転モード」に戻さないようにしてください。

- 10 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。

7.4. EtherCAT 通信の確認

EtherCAT の PDO 通信が正しく実行されていることを確認します。

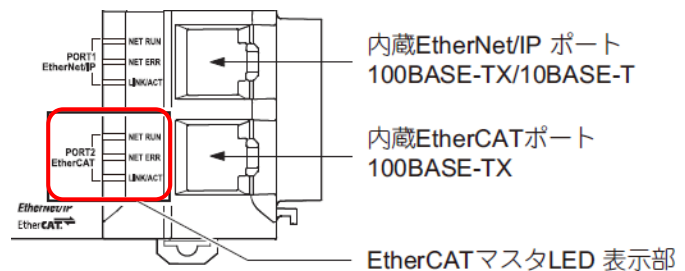
7.4.1. 接続状態の確認

EtherCAT の接続状態を確認します。

- 1 EtherCAT の PDO 通信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。

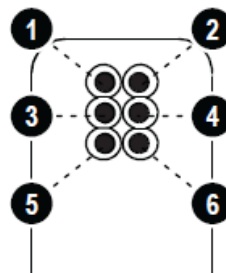
NET RUN : 緑点灯
NET ERR : 消灯
LINK/ACT : 黄点滅



- 2 Communicator の LED を確認します。

正常時の LED 状態は以下のとおりです。


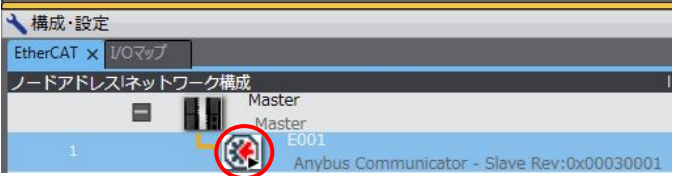
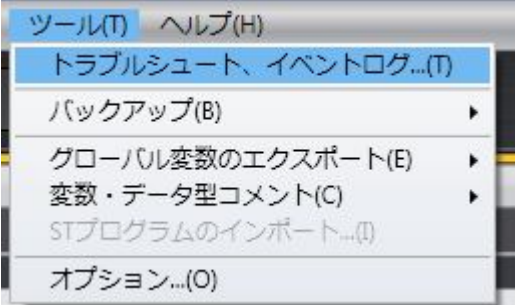
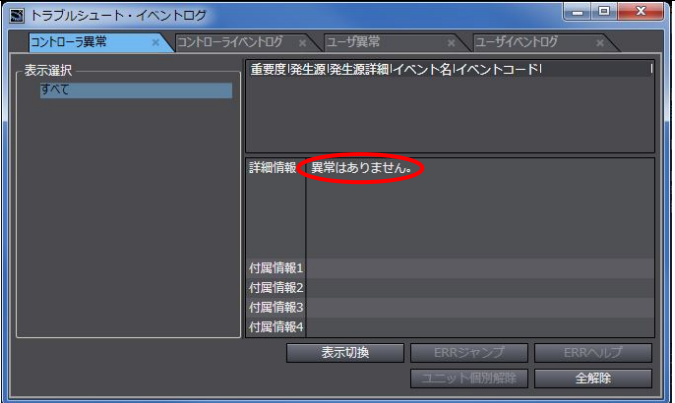
[LED 1] : 緑点灯
[LED 2] : 消灯
[LED 3] : 緑点滅
[LED 4] : 消灯
[LED 5] : 赤点灯
[LED 6] : 緑点滅



※本資料の手順において、
[Subnetwork Connector]に機器を接続していないため、[LED 5]が赤点灯します。ただし、EtherCAT 通信に影響はありません。

- 3 [マルチビューエクスプローラ] から、[構成・設定] - [EtherCAT] をダブルクリックします。



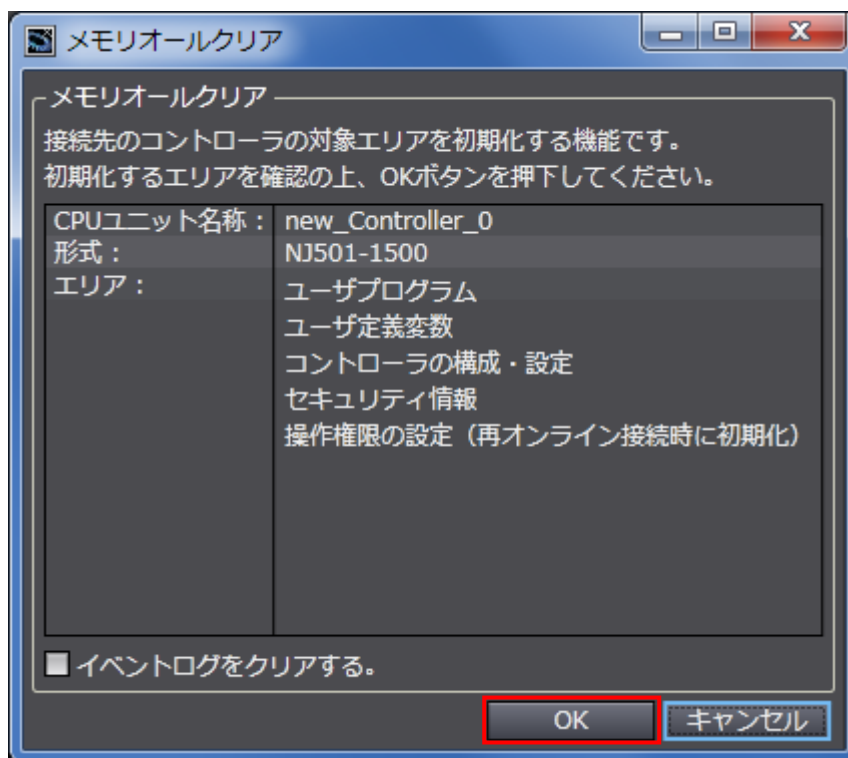
- 4 [エディットウィンドウ]に [E001] のアイコンが表示されます。
- このアイコン内に EtherCAT が正常に通信していることを示す[▶]マークが表示されていることを確認します。
- 
- 5 メニューバーから、[ツール] – [トラブルシューティング、イベントログ] を選択します。
- 
- 6 [トラブルシューティング・イベントログ] ダイアログが表示されます。
- [コントローラ異常] タブ内の詳細情報に、「異常はありません。」と表示されていることを確認します。
- 

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、各種設定を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

コントローラの設定を初期設定状態に戻すためには、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. Communicator の初期化

Communicator の初期化方法については、「User Manual Anybus communicator for EtherCAT」(HMSI-168-95)の「4. Navigating the Anybus Configuration Manager」を参照してください。

9. 改訂履歴

改訂記号	改訂年月日	改訂理由・改訂ページ
A	2013年5月24日	初版
B	2014年1月22日	入力エリアのデバイス変数名の修正、誤記修正
C	2014年7月1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 Communicator および Communicator 設定ツールのバージョンアップによる修正

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

フリーダイヤル **0120-919-066**

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

●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

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