

ユーザーズマニュアル

**EtherCAT
ちび丸くんシリーズ
アナログ温度入力ユニット**

目 次

安全にお使いいただく為に

【安全上の記号と表示】.....	i
【ご注意事項】.....	ii

はじめに

1) 概要.....	1
2) 製品型式体系.....	2
3) システム構成例.....	3

第 1 章 一般仕様

1-1 電気仕様.....	1-1
1-2 環境仕様及び質量.....	1-1
1-3 EtherCAT 通信仕様.....	1-2
1-4 アナログ温度入力部仕様.....	1-2
1-5 外観仕様.....	1-3
1-6 梱包内容.....	1-3

第 2 章 各部の名称

2-1 左側面.....	2-1
2-2 右側面.....	2-3
2-3 正面.....	2-5

第 3 章 EtherCAT 通信

3-1 概要.....	3-1
3-2 設定.....	3-1
3-3 通信仕様.....	3-2
3-3-1 デバイスモデル.....	3-2
3-3-2 通信.....	3-3
3-3-3 通信タイミング.....	3-6

3-3-4 EtherCAT State Machine	3-7
3-4 オブジェクトディクショナリへのアクセス	3-8
3-4-1 プロセスデータオブジェクト	3-8
3-5 File Access over EtherCAT (FoE)	3-9

第 4 章 オブジェクトディクショナリ

4-1 CoE コミュニケーションエリア	4-1
4-1-1 デバイスオブジェクト	4-2
4-1-2 PDO マッピング	4-5
4-2 プロファイルエリア	4-9
4-2-3 パラメータ(プロファイルエリア)	4-10
4-3 フィルタ処理について	4-15

第 5 章 設置

5-1 取付け場所	5-1
5-2 集合取付け時の場合	5-2
5-3 DIN レールによる取付け・取外し	5-3
5-1 配線に関する注意事項	5-5

第 6 章 接続

6-1 EtherCAT 接続	6-1
6-2 電源及び、アナログ温度入力接続図	6-2

第 7 章 トラブルシューティング

7-1 トラブルシューティング	7-1
-----------------------	-----

第 8 章 外形寸法

8-1 ECCBT40-x	8-1
8-2 ECCBT40-Wx	8-2

第 9 章 別売品

9-1 コネクタ	9-1
9-1-1 電源コネクタ	9-1
9-1-2 端子台コネクタ	9-1

第 10 章 製品保証内容

10-1 無償保証について	10-1
10-1-1 無償保証期間	10-1
10-1-2 無償保証範囲	10-1
10-1-3 有償保証について	10-1
10-2 修理について	10-1
10-3 生産中止後の有償修理期間について	10-1
10-4 機会損失などの保証責任の除外	10-2
10-5 製品の適用について	10-2

安全にお使いいただく為に

本製品を安全かつ正しく使用していただく為に、お使いになる前に本書をお読みいただき、十分に理解していただくようお願い申し上げます。

【安全上の記号と表示】

本書では、本製品を安全に使用していただく為に、注意事項を次のような表示と記号で示しています。これらは、安全に関する重大な内容を記載しておりますので、よくお読みの上、必ずお守りください。



警告

誤った取扱いをすると、死亡又は重傷を負う可能性が想定される場合を示します。



警告

- 本製品をご使用になられる前に必ず本書をよくお読みいただいた上で、ご使用ください。
- 本製品の設置や接続は、電氣的知識のある技術者が行ってください。設置や交換作業の前には必ず本製品の電源をお切りください。
- 本製品は本書に定められた仕様や条件の範囲内でご使用ください。
- 異常が発生した場合は、直ちに電源を切り、原因を取除いた上で、再度電源を投入してください。
- 故障や通信異常が発生した場合に備えて、お客様でフェールセーフ対策を施してください。
- 本製品は原子力及び放射線関連機器、鉄道施設、航空機器、船舶機器、航空施設、医療機器などの人身に直接関わるような状況下で使用される事を目的として設計、製造されたものではありません。人身に直接関わる安全性を要求されるシステムに適用する場合には、お客様の責任において、本製品以外の機器・装置をもって人身に対する安全性を確保するシステムの構築をしてください。



警告

- 電源に許容範囲以上の電圧を印加しないでください。印加すると内部が破損するおそれがあります。
- 電源ケーブルは誤動作防止のため、必ず最後に配線し電源を投入してください。
- 本製品の導電部分には直接触らないでください。製品の誤動作、故障の原因になります。
- 本製品を可燃性ガスのあるところでは使用しないでください。爆発のおそれがあります。
- 制御線や通信ケーブルは動力線、高圧線と一緒に配線しないでください。10cm 以上を目安として離して配線してください。
- 本製品内に切粉や金属片等の異物が入らないようにしてください。
- 本製品は分解、修理、改造を行なわないでください。
- 氷結、結露、粉塵、腐食性ガスなどがある所、油、薬品などがかかる所では使用しないでください。製品の損傷、誤動作の原因となります。
- 入力端子には規定の電圧を入力してください。製品の損傷、誤動作の原因となります。
- 取付けねじは規定のトルクで締付けを行ってください。締付けがゆるいと本製品の脱落による破損や防滴効果が得られないおそれがあります。締付けが強すぎると取付け部の破損のおそれがあります。
- 端子ねじは規定のトルクで締付けを行ってください。締付けがゆるいと抜けやすくなり、接触不良や誤動作、感電のおそれがあります。
- コネクタ端子への電線の取付けはコネクタを本製品から取り外してから行ってください。製品破損の原因になるおそれがあります。

【ご注意事項】

EU 指令適合品としてご使用の場合

- 本製品は、各種制御盤、製造装置に組み込まれて使用される前提の電気機器であるため、必ず導電性の制御盤内に設置してください。
- お客様の装置に実際に組み込んだ際に、規格を満足させるために必要な対策は、制御盤の構成、配置状態、配線状態によって変化します。従って機械装置等に CE マークを表示させるためには、使用されるお客様自身がその適合性を確認した上で CE マークを表示する必要があります。

はじめに

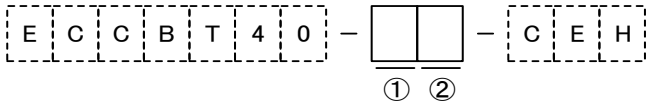
1) 概要

本製品は EtherCAT 通信に対応した、ちび丸くんシリーズ アナログ温度入力ユニットです。
以下に特長を示します。

- CPU はルネサスエレクトロニクス製 R-IN32M3-EC を搭載
- EtherCAT Sub Device Controller は CPU 内蔵 Beckhoff 社製 EtherCAT Controller IP Core を使用
- アナログ温度 4CH 入力
- 電源は DC24V
- アナログ温度入力のデータをお客様で校正可能
- フィルタが設定可能(単純平均処理機能 移動平均処理機能)
- CE マーキング適合予定

※ EtherCAT® is registered trademark and patented technology, licensed by Beckhoff Automation GmbH, Germany.

2) 製品型式体系

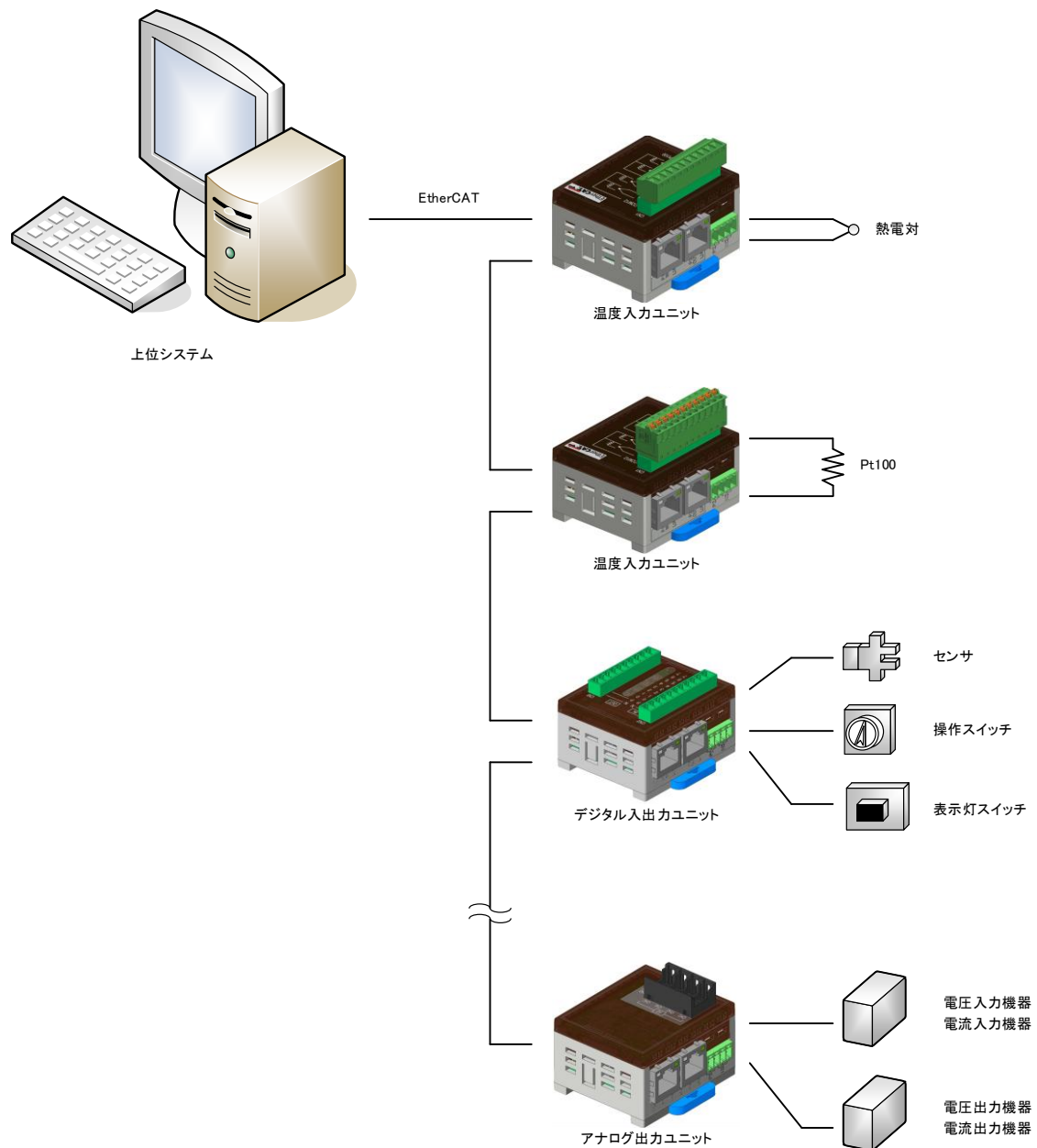


①	端子台タイプ	(なし)	:ねじ止め式
		W	:プッシュイン式
②	バージョン	:バージョン「1」以降(1~9, A~Z)	

名 称	型 式
アナログ温度 4CH 入力ユニット(ねじ止め式)	ECCBT40-□-CEH
アナログ温度 4CH 入力ユニット(プッシュイン式)	ECCBT40-W□-CEH

※ □はバージョンを表します。
※ 型式末尾の「CEH」は CE マーキング適合製品のシリーズ名です。

3) システム構成例



第1章 一般仕様

本章では、本製品の電氣的仕様及び性能を一覧表形式で説明します。

1-1 電気仕様

項 目		仕 様
電源	定格電圧	DC24V
	電圧許容範囲	DC20.4～26.4V
	電源コネクタ許容電流値(※1)	1.5A
	内部消費電流(※2)	200mA 以下
	ステータス LED(PWR)	グリーン

(※1) 渡電流として電源コネクタの P24 ピン間、N24 ピン間に流すことのできる電流値です。

(※2) 記載の消費電流値は外部入力電流、外部出力電流を含まない値です。

ご使用上の注意

1. 何らかの異常により電源入力部に過電流が流れた場合は、内蔵されているヒューズが溶断して発煙、発火を防止しますが、ヒューズは交換不可です。(内蔵ヒューズ:2.5A)

1-2 環境仕様及び質量

項 目		仕 様
物理的環境	使用周囲温度	-10～60℃
	保存周囲温度	-25～70℃
	使用周囲湿度	10～90%RH(結露無きこと)
	保存周囲湿度	10～90%RH(結露無きこと)
	使用雰囲気	腐食性ガス無きこと
	耐気圧(使用高度)	800～1114hPa(海拔 2000m 以下)
	耐振動	JIS B3502、IEC/EN61131-2 準拠 5～9Hz 片振幅 3.5mm 9～150Hz 定加速度 9.8m/s ² X、Y、Z 各方向 10 サイクル(100 分間)
	耐衝撃	98m/s ² X、Y、Z 各方向 3 回
電氣的条件	ファーストランジェントバースト(※3)	IEC61000-4-4(レベル 3) 電源ライン±2kV 信号ライン±1kV
	耐静電気放電(※3)	IEC61000-4-2(レベル 3) ±6kV(接触放電法) ±8kV(気中放電法)
外形寸法(※4)		59.5×49.5×31
質量		約 70g

(※3) USB は対象外です。

(※4) 突起部は含みません。(W)×(H)×(D)表記(単位:mm)

1-3 EtherCAT 通信仕様

項 目	仕 様
通信プロトコル	EtherCAT PDO、SDO
対応プロファイル	CoE、FoE
通信制御 IC	R-IN32M3-EC (ルネサスエレクトロニクス製)
EtherCAT PHY	R-IN32M3-EC (ルネサスエレクトロニクス製) に内蔵
通信方式	IEEE802.3u (100Base-TX)
接続方式	ライン型、バス型、ツリー型、スター型、リング型、デジチェーン
絶縁方式	バルストランス絶縁
ステータス LED	RUN (グリーン)、ERR (レッド) L/A IN (グリーン)、L/A OUT (グリーン)
外部インタフェース	RJ-45 × 2

1-4 アナログ温度入力部仕様

項 目			仕 様
入力チャンネル数			4CH + 1CH (内蔵の冷接点補償センサを含む)
分解能			24 ビット (符号 1 ビット + 整数 13 ビット + 小数 10 ビット)
変換時間	熱電対		nCH 使用時 (断線検出無) : 167ms * n + 167ms (冷接点) nCH 使用時 (断線検出有) : 251ms * n + 167ms (冷接点)
	Pt100 RTD		nCH 使用時 : 167ms * n
入力レンジ	熱電対		-200 ~ 1000°C (E 熱電対) -200 ~ 1327°C (K 熱電対) -210 ~ 1200°C (J 熱電対) -250 ~ 400°C (T 熱電対) 0 ~ 1768°C (R 熱電対)
	Pt100 RTD		0 ~ 800°C (Pt100 型測温抵抗体)
入力遅れ時間			2ms 以下
精度	熱電対	0°C 以上	±(0.08%+0.05)rdg (E、K、J、T 熱電対) ±(0.07%+0.4)rdg (R 熱電対)
		0°C 以下	±(0.16%+0.05)rdg (E、K、J、T 熱電対)
	Pt100 RTD		±0.1rdg
入力フィルタ			なし/単純平均/移動平均 (出荷時設定 なし) サンプルデータ中の最大値/最小値の除去 外れ値の除外機能 サンプリング数 (2 ~ 128 回)
変換タイミング			常時変換
変換後処理機能			単純平均/移動平均処理 (ソフト設定モードで切換え可能)
外部インタフェース			STLZ1550/11G-3.81-V-GREEN
適合コネクタ			MC1.5/11-ST-3.81 (フェニックスコンタクト製、ねじ止め式) AKZ1550/11-3.81-GREEN (フェニックスメカノ製、ねじ止め式) FK-MCP1.5/11-ST-3.81 (フェニックスコンタクト製、プッシュイン式) (表 1-1 プッシュイン式コネクタ適合端子対応表参照)

表 1-1 プッシュイン式コネクタ適合端子対応表

端子種類	断面積(mm ²)	導電部の長さ(mm)
棒端子	0.25-1.5	-
絶縁カラーなし フェルール端子 (DIN46228-1 準拠)	0.25	7
	0.34	7
	0.5	8-10
	0.75	8-10
	1.0	8-10
	1.5	10
絶縁カラー付き フェルール端子 (DIN46228-4 準拠)	0.14	8
	0.25	8
	0.34	8
	0.5	8-10
	0.75	10

1-5 外觀仕様

項 目			仕 様
型式			ECCBT40
設置条件	接地		機能接地: 第三種接地 (D 種接地)
	冷却方法		自然空冷 (取付方法指示による)
	外形寸法 (※8)	ネジ止め式	49.5 × 59.5 × 45.8
		プッシュイン式	49.5 × 59.5 × 50.7
ケース	トップケース	材質	難燃性樹脂
		色	ブラウン
	ボトムケース	材質	難燃性樹脂
		色	グレー

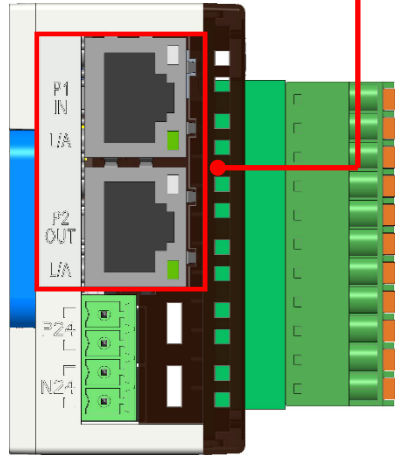
1-6 梱包内容

項 目	員数	備 考	
本体	1 台	ECCBT40	ECCBT40-W
電源コネクタ(ねじ止め式)	1 個	AKZ1550/4-3.81-GREEN	FK-MCP1.5/4-ST-3.81
コネクタ	1 個	MC1.5/11-ST-3.81 または AKZ1550/11-3.81-GREEN	FK-MCP1.5/11-ST-3.81
取扱説明書	1 枚	B5 サイズ	

第2章 各部の名称

本章では、各部の名称と意味を説明します。
梱包内容に記載されていないコネクタ・ケーブル類はお客様にてご準備ください。
コネクタ(別売品)については「第 9 章 別売品」を参照してください。

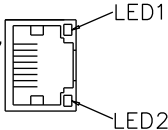
2-1 左側面



EtherCAT 通信コネクタ (P1 IN, P2 OUT)
IEEE802.3u(100Base-TX)

8 番ピン

1 番ピン



8	NC
7	NC
6	RXD-
5	NC
4	NC
3	RXD+
2	TXD-
1	TXD+

LED1 : 未使用

LED2 : L/A IN L/A OUT(グリーン)

L/A IN	P1 IN コネクタで LINK 確立後動作中	:フリッカリング
	P1 IN コネクタで物理層 LINK 確立時	:点灯
	P1 IN コネクタで物理層 LINK 未確立時	:消灯
L/A OUT	P2 OUT コネクタで LINK 確立後動作中	:フリッカリング
	P2 OUT コネクタで物理層 LINK 確立時	:点灯
	P2 OUT コネクタで物理層 LINK 未確立時	:消灯

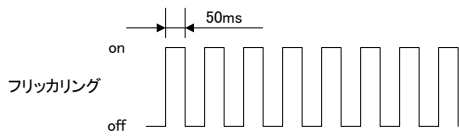
適合コネクタ : RJ-45 コネクタ

適合電線 : アルミテープ+編組の二重シールドケーブル
(カテゴリ 5e 以上)

推奨コネクタ : J00026A2001(テレガートナー製)

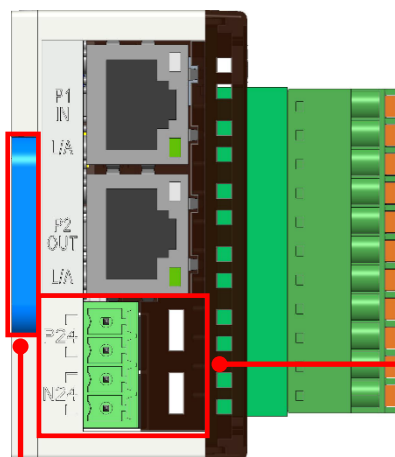
推奨ケーブル : IETP26-SB(日本電線工業製)

※ 通信ケーブルとコネクタを接続する場合は、ストレート配線を行ってください
接続については「第 6 章 接続」を参照してください



LED 点滅状態のタイミング

2-1

**DC24V 電源供給コネクタ (P24, N24)**

電源供給コネクタ(ねじ止め式)は付属しています

※ ねじ止め式とプッシュイン式は全型式に対して互換性があります



1 番ピン

4 番ピン

1	P24
2	P24
3	N24
4	N24

適合コネクタ(ねじ止め式) : AKZ1550/4-3.81-GREEN
(フェニックスメカノ製)

適正締付トルク : 0.25N・m

被覆剥き代 : 公称 7mm(単線、撚り線)

適合電線 : AWG#28～AWG#16(0.08～1.5mm²)

適合コネクタ(プッシュイン式) : FK-MCP1.5/4-ST-3.81
(フェニックスコンタクト製)

被覆剥き代 : 公称 9mm(単線、撚り線)

適合電線 : AWG#26～AWG#16(0.14～1.5mm²)

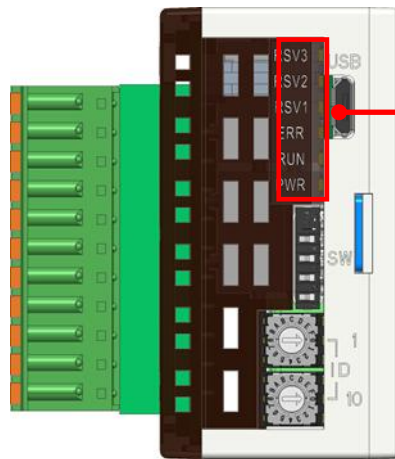
※ 接続については「第 6 章 接続」を参照してください

DIN レール取付け用ロック

本製品を 35mm の DIN レールに取付ける際に使用します

詳細は「第 5 章 設置」を参照してください

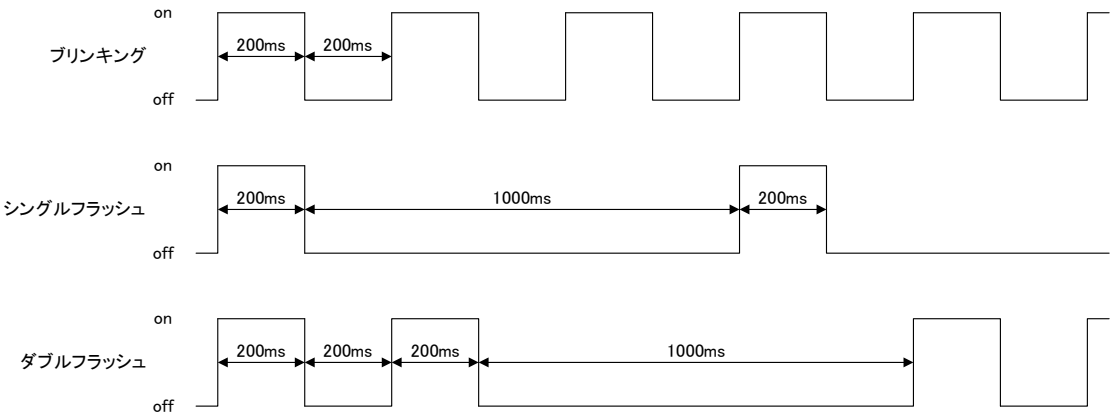
2-2 右側面



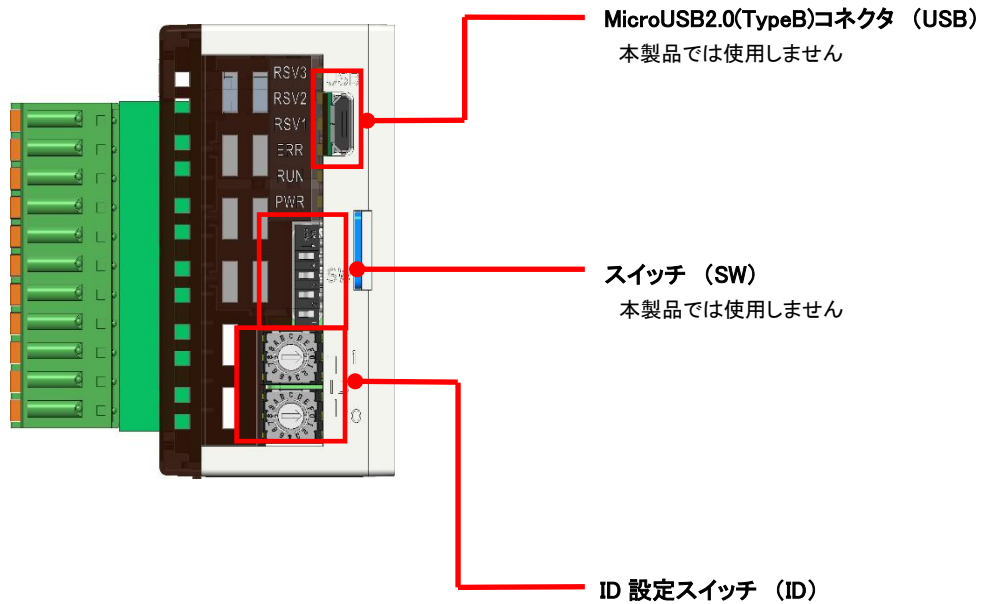
電源・通信 ステータス LED

PWR (グリーン)	電源 ON 時	: 点灯
RUN (グリーン)	オペレーショナル時	: 点灯
	セーフオペレーショナル時	: シングルフラッシュ
	プレオペレーショナル時	: ブリンキング
	初期化状態時	: 消灯
ERR (レッド)	アプリケーションウォッチドック タイムアウト時	: ダブルフラッシュ
	同期異常、通信データ異常時	: シングルフラッシュ
	通信設定異常時	: ブリンキング
	異常なし	: 消灯
	標準品では未使用 特注対応品でのみ使用可能	
RSV (グリーン)	標準品では未使用 特注対応品でのみ使用可能	

※電源電圧が DC17V±1V 以上で点灯します。

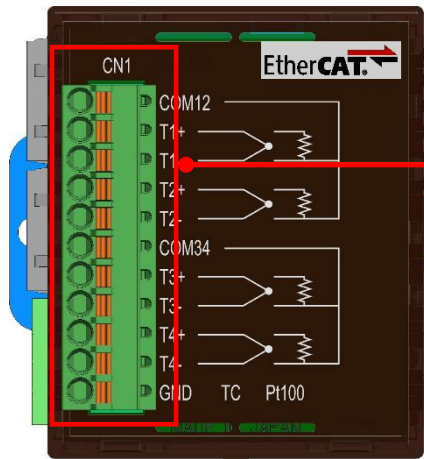


LED 点滅状態のタイミング



※ ケースは順次 ID 刻印入りへ切り替わっていきます

2-3 正面



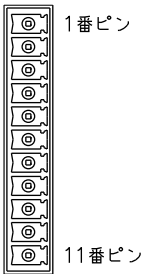
端子台コネクタ (CN1)

端子台コネクタは付属しています

ECCBT40 : ねじ止め式

ECCBT40-W : プッシュイン式

※ ねじ止め式とプッシュイン式はどちらの型式に対しても互換性があります



1	COM12
2	T1_+
3	T1_-
4	T2_+
5	T2_-
6	COM34
7	T3_+
8	T3_-
9	T4_+
10	T4_-
11	GND

適合コネクタ(ねじ止め式) : MC1.5/11-ST-3.81
(フェニックスコンタクト製)
または
AKZ1550/11-3.81-GREEN
(フェニックスメカノ製)

適正締付トルク : 0.25N・m

被覆剥き代 : 公称 7mm(単線、撚り線)

適合電線 : AWG#28～AWG#16(0.08～1.5mm²)

適合コネクタ(プッシュイン式) : FK-MCP1.5/11-ST-3.81
(フェニックスコンタクト製)

被覆剥き代 : 公称 9mm(単線、撚り線)

適合電線 : AWG#26～AWG#16(0.14～1.5mm²)

※ プッシュイン式コネクタへの結線については、「第 6 章 接続」を参照してください。

第3章 EtherCAT 通信

この章では、EtherCAT ネットワーク通信の構築方法、物理的なパラメータの調整方法、各種機能をアクティブにする方法の技術的な仕様が記述されています。

お読みいただく方は、ネットワーク、EtherCAT CoE(CANopen over EtherCAT)の基本的な知識を持つことを前提とします。EtherCAT Specification の詳細については、EtherCAT Technology Group から入手できます。EtherCAT 仕様を参照いただくようにお願いします。

3-1 概要

EtherCAT(Ethernet Control Automation Technology)は、Beckhoff 社により開発され、現在では EtherCAT Technology Group(ETG)により管理されています。

EtherCAT 接続は、新しいリアルタイム Ethernet を用いたネットワーク通信で、ツイストペア、または光ファイバケーブルで接続ができるとともに、ライン、ツリー、デ이지ーチェーン、ドロップラインをサポートします。

EtherCAT 転送方法はメインデバイスから送信されたフレームがサブデバイス通過時に出力データを取り出し、入力データを挿入します。EtherCAT プロトコルは、IEEE802.3 に準拠した標準の Ethernet プロトコルが維持されていますので、新たにサブバスの構築は必要ありません。

EtherCAT プロトコルはプロセスデータ向けに最適化されています。EtherType により Ethernet フレーム内で直接転送されます。いくつかのサブ・テレグラムを構成しているかもしれませんが、それぞれ 4GB 容量までのロジック・プロセス・イメージを特定のメモリ・エリアに提供します。

※ EtherCAT® is registered trademark and patented technology, licensed by Beckhoff Automation GmbH, Germany.

3-2 設定

EtherCAT ネットワーク内の各サブデバイスドライブは、それぞれ固有のノード ID を持つことができます。

また、ノード ID とは別に、ロータリ SW で 8Bit サブデバイスアドレス 1~255 を設定することができます。

設定値は、電源投入時に、ステーションエイリアス設定レジスタ(0x0012)に書き込まれます。アドレスを変更する場合は、設定を変更後、ユニットの再起動が必要になります。

尚、ノード ID の設定は、EtherCAT メインデバイスによって取り扱いが異なりますので注意してください。

3-3 通信仕様

3-3-1 デバイスモデル

■ Communication

この機能のユニットは、ネットワーク構造ベース経由でデータ転送するための機能が含まれます。

■ Object Dictionary

オブジェクトディクショナリは、アプリケーションオブジェクト、通信オブジェクトと、このデバイスで使用するステートマシンの動作に影響を与えるものです。

■ Application

アプリケーションは、動作環境に応じたデータ交換する項目の通信デバイス機能が含まれます。

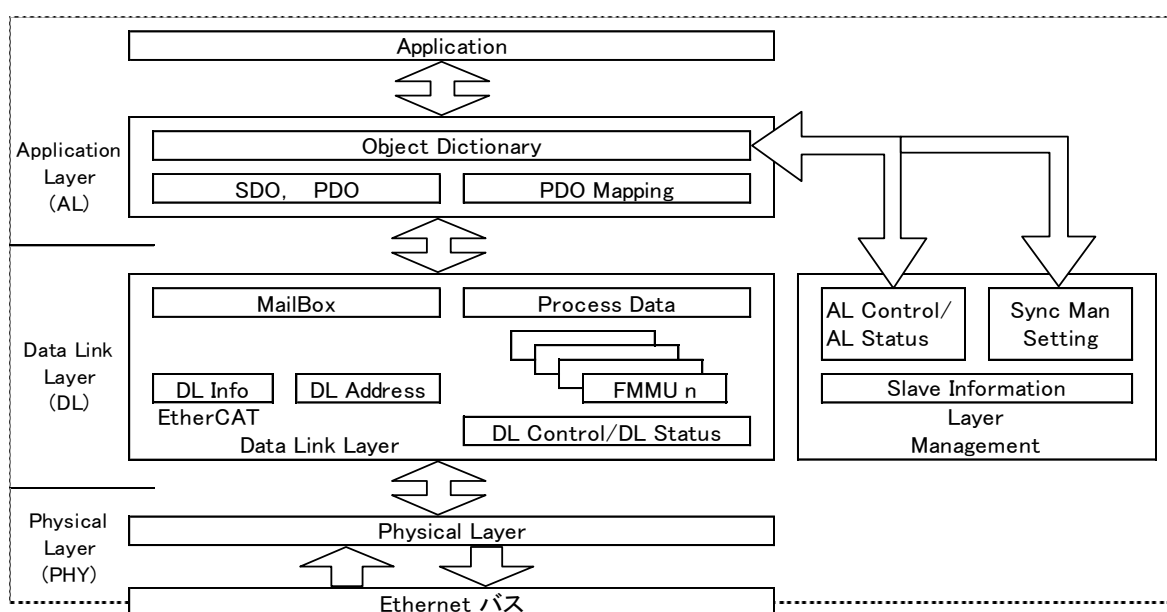


図 3-3-1-1 オブジェクトディクショナリとデバイスモデル

■ Object Index

すべてのオブジェクトは、16Bit のインデックスでアドレスされます。オブジェクトは、グループ毎にオブジェクトディクショナリ内に配置されます。

CoE にて規定されるオブジェクトディクショナリ概要を以下に示します。

表 3-3-1-1 オブジェクトディクショナリ構成

Index	オブジェクト
0x0000～0x0FFF	Data Type Area(データタイプエリア)
0x1000～0x1FFF	Communication Profile Area(CoE コミュニケーションエリア)
0x2000～0x5FFF	Manufacturer Specific Profile Area(メーカースペックエリア)
0x6000～0x9FFF	Standardized Device Profile Area(プロファイルエリア)
0xA000～0xFFFF	Reserved

3-3-2 通信

■ EtherCAT プロトコル

EtherCAT は、IEEE802.3 スタンドアードの Ethernet フレームを使用しているため、標準ネットワークコントローラを使用することができます。メインデバイス側は特別なハードウェアを必要としません。

EtherCAT は、EtherType=0x88A4 が準備されており、他の Ethernet フレームと区別されます。

そして、EtherCAT は IP プロトコルを必要としません。

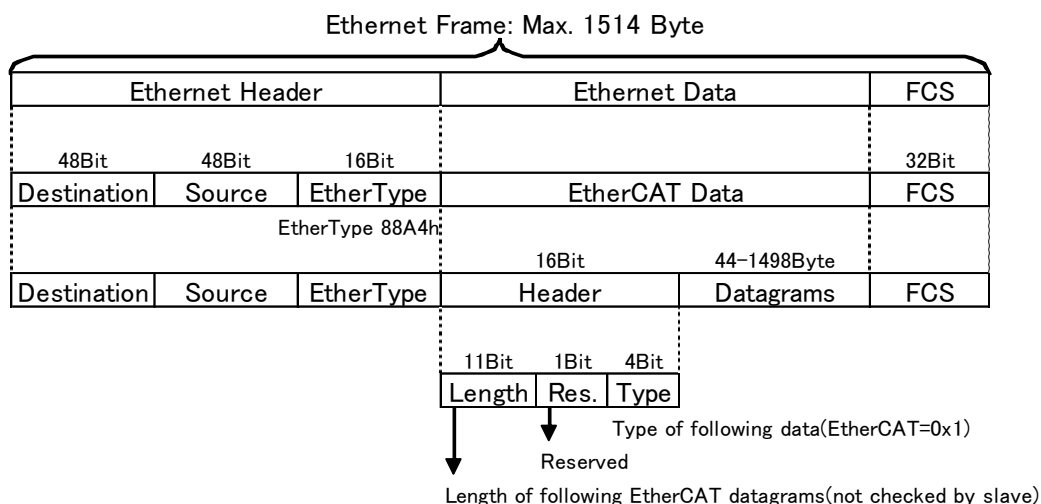


図 3-3-2-1 Ethernet Frame 上の EtherCAT Data

■ EtherCAT Datagram

ネットワーク構築を容易にするために、デフォルトとして命令コマンドは IEC61158 EtherCAT コミュニケーションプロファイルで標準化されています。セグメント内の各ノードは、個別にアドレスされ、1 つの Ethernet により EtherCAT Datagram を使用することが可能です。フレームは、最終 EtherCAT Datagram で終了します。

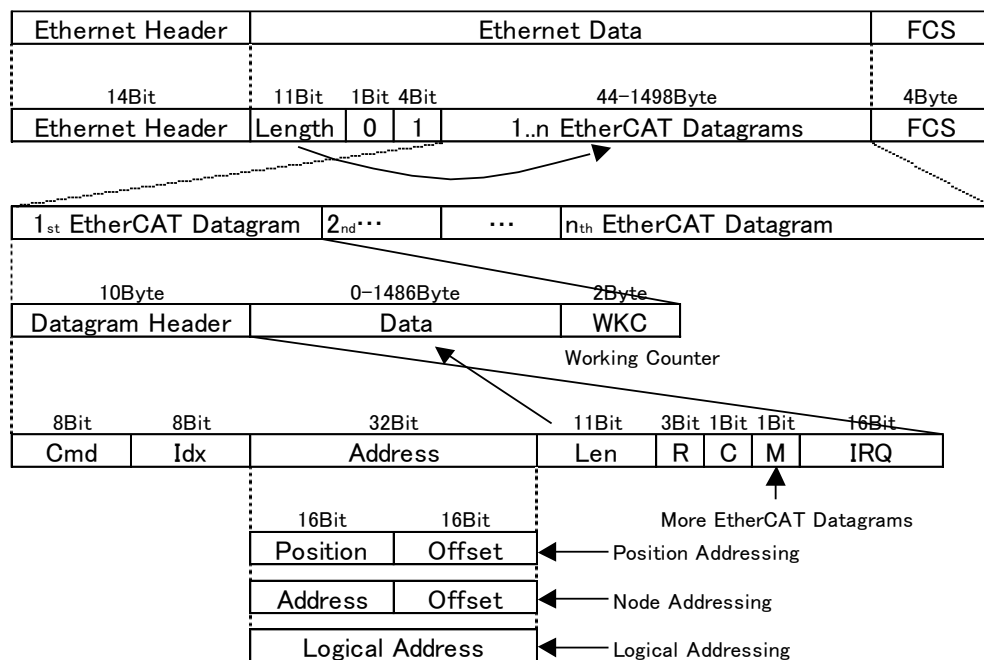


図 3-3-2-2 EtherCAT Datagram

表 3-3-2-1 Datagram ヘッダー

フィールド	データタイプ	内容
Cmd	BYTE	EtherCAT コマンドタイプ
Idx	BYTE	インデックス番号
Address	BYTE[4]	32Bit サブデバイスアドレス ・オートインクリメントアドレス(16Bit デバイスアドレス+16Bit オフセットアドレス) ・ノードアドレス(16Bit デバイス + 16Bit オフセットアドレス) ・ロジカルアドレス(32Bit ロジカルアドレス)
Len	11Bit	Datagrams のデータタイプ
R	3Bit	Reserved
C	1Bit	循環フレーム 0: フレームは循環していない 1: フレームは以前循環した
M	1Bit	継続 Datagram 0: 最後の Datagram 1: 後ろに Datagram が続く
IRQ	WORD	EtherCAT 割り込みリクエスト・レジスタ
Data	BYTE[n]	リード/ライトデータ
WKC	WORD	ワーキングカウンタ

■ EtherCAT アドレッシング・モード

EtherCAT デバイスはデバイスアドレッシングと論理的なアドレッシングの 2 つのアドレッシング・モードがサポートされます。

デバイスアドレッシング・モードではオートインクリメントアドレッシング、コンフィグステーションアドレッシング、およびブロードキャストの 3 つが利用可能です。

EtherCAT アドレッシング・モードの説明を表 3-3-2-2 に示します。

表 3-3-2-2 EtherCAT アドレッシング・モード

モード	フィールド	データタイプ	内容
Auto Increment Address	Position	WORD	各サブデバイスは位置をインクリメントし、Position=0 のサブデバイスがアドレスされます。
	Offset	WORD	ESC のローカルレジスタ、またはメモリアドレス。
Configured Station Address	Address	WORD	設定されたステーションアドレスとステーションエイリアスが一致した場合にサブデバイスはアドレスされます。
	Offset	WORD	ESC のローカルレジスタ、またはメモリアドレス。
BroadCast	Position	WORD	各サブデバイスは位置をインクリメントされます。
	Offset	WORD	ESC のローカルレジスタ、またはメモリアドレス。
Logical Address	Address	DWORD	FMMU にて設定された論理アドレスが FMMU 設定と一致した場合にサブデバイスはアドレスされます。

■ ワーキングカウンタ

EtherCAT Datagram は、16Bit のワーキングカウンタ(WKC)を持ちます。ワーキングカウンタは、EtherCAT Datagram によって正常にアクセスされたデバイス番号をカウントします。

コマンドとワーキングカウンタの対応表を表 3-3-2-3 に示します。

表 3-3-2-3 コマンドとワーキングカウンタ

コマンド	内容	インクリメント
リードコマンド	失敗	変更なし
	リード成功	+1
ライトコマンド	失敗	変更なし
	ライト成功	+1
リード・ライトコマンド	失敗	変更なし
	リード成功	+1
	ライト成功	+2
	リード・ライト成功	+3

■ EtherCAT コマンドタイプ

コマンドタイプリストを表 3-3-2-4 に示します。

表 3-3-2-4 コマンドタイプリスト

コマンド	略語	名前	説明
0(0x00)	NOP	No Operation	コマンド無視
1(0x01)	APRD	Auto Increment Read	アドレスをインクリメントし、受信アドレス=0 の時、Datagram にリードデータをセット。
2(0x02)	APWR	Auto Increment Write	アドレスをインクリメントし、受信アドレス=0 の時、メモリ領域にデータをライト。
3(0x03)	APRW	Auto Increment ReadWrite	アドレスをインクリメントし、受信アドレス=0 の時、Datagram にリードデータをセットし、メモリ領域にデータをライト。
4(0x04)	FPRD	Configured Address Read	アドレス一致の時、Datagram にリードデータをセット。
5(0x05)	FPWR	Configured Address Write	アドレス一致の時、メモリ領域にデータをライト。
6(0x06)	FPRW	Configured Address ReadWrite	アドレス一致の時、Datagram にリードデータをセットし、メモリ領域にデータをライト。
7(0x07)	BRD	Broadcast Read	全サブデバイス、メモリ領域データと Datagram データの論理和をセット。
8(0x08)	BWR	Broadcast Write	全サブデバイス、メモリ領域にデータをセット。
9(0x09)	BRW	Broadcast ReadWrite	全サブデバイス、メモリ領域データと Datagram データの論理和をセットし、メモリ領域にデータをセット。(通常、BWR コマンドは使用しない)
10(0x0A)	LRD	Logical Memory Read	受信アドレスがリード設定 FMMU と一致の時、Datagram にリードデータをセット。
11(0x0B)	LWR	Logical Memory Write	受信アドレスがリード設定 FMMU と一致の時、メモリ領域にデータをライト。
12(0x0C)	LRW	Logical Memory ReadWrite	受信アドレスがリード設定 FMMU と一致の時、Datagram にリードデータをセットし、メモリ領域にデータをライト。
13(0x0D)	ARWW	Auto Increment Read Multiple Write	アドレスをインクリメントし、受信アドレス=0 の時、Datagram にリードデータをセット。他のサブデバイスはメモリ領域にデータをライト。
14(0x0E)	FRWW	Configured Read Multiple Write	アドレス一致の時、Datagram にリードデータをセット。他のサブデバイスはメモリ領域にデータをライト。
15～255(0x0F～0xFF)			Reserved

3-3-3 通信タイミング

EtherCAT 同期ハンドリングは、メインデバイスとサブデバイス内の EtherCAT デバイスにより独立して動作します。同期モードは、以下の通信方式を使用できます。

1) フリーランモード

サブデバイスアプリケーションは、EtherCAT 同期信号とは非同期で動作します。

3-3-4 EtherCAT State Machine

EtherCAT State Machine(ESM)はメインデバイスとサブデバイスアプリケーションの始動開始時の状態を決定します。

状態の変更は、メインデバイスからの要求で行います。

メインデバイスはサブデバイスの AL コントロールレジスタに変更したい ESM を書き込み、変更要求をかけます。

サブデバイスはローカルの AL ステータスで、ステートが変更されたかを確認し応答します。もし、要求が失敗した場合は、サブデバイスはエラーフラグにより応答します。

EtherCAT サブデバイスがサポートする 4 つのステートを以下に示します。

- Init (イニット)
- Pre-Operational (プリオペレーショナル)
- Safe-Operational (セーフオペレーショナル)
- Operational (オペレーショナル)

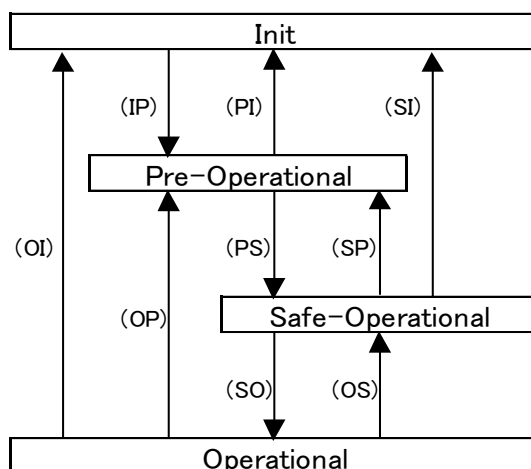


図 3-3-4-1 EtherCAT State Machine

表 3-3-4-1 State 遷移とローカルマネジメントサービス

State/State Change	図中記号	サービス
INIT	Init	メインデバイスはサブデバイスコンフィギュレーションレジスタへの初期設定のために本 State を使用します。メールボックスサービスの SyncManager 設定も本 State で行います。
INIT TO PREOP	IP	メールボックスコミュニケーション開始
PREOP TO INIT	PI	メールボックスコミュニケーション停止
SAFEOP TO INIT	SI	Input 更新停止、メールボックスコミュニケーション停止
OP TO INIT	OI	Input/Output 更新停止、メールボックスコミュニケーション停止
PREOP	Pre-Operational	サブデバイスが MailBox をサポートする場合、MailBox 通信が行えます。メインデバイスとサブデバイスは、アプリケーションスペックの初期化とパラメータ変更のために、MailBox を使用できます。
PREOP TO SAFEOP	PS	Input 更新開始
SAFEOP TO PREOP	SP	Input 更新停止
OP TO PREOP	OP	Input/Output 更新停止
SAFEOP	Safe-Operational	プロセスデータ通信が行えます。ただし、入力データのみのやりとりです。出力データは本 State では転送しません。
SAFEOP TO OP	SO	Output 更新開始
OP TO SAFEOP	OS	Output 更新停止
OP	Operational	プロセスデータ通信が行えます。入力データ、出力データの転送を行います。

3-4 オブジェクトディクショナリへのアクセス

EtherCAT アナログ温度入力ユニットは、CoE(CANopen over EtherCAT)をサポートしており、デバイスオブジェクトディクショナリへは、プロセスデータオブジェクト(PDO)でアクセスします。

3-4-1 プロセスデータオブジェクト

■ 概要

EtherCAT のリアルタイム転送は「プロセスデータオブジェクト(PDO)」を用いて行います。

PDO 転送は、プロトコル転送処理のオーバーヘッドを必要としません。

使用する PDO は、メインデバイスからサブデバイスへ RxPDO(受信 PDO)、サブデバイスからメインデバイスへ TxPDO(送信 PDO)が用意されています。

■ PDO マッピング

EtherCAT アナログ温度入力ユニットでは事前に PDO オブジェクト割付けがなされており、お客様は割り付けられている PDO に対してアクセスすることでユニットにアクセスすることができます。

ユニットに用意されている PDO はすべてマッピングしていますので、お客様が PDO マッピングの変更を行う必要はありません。

以下に EtherCAT アナログ温度入力ユニットの PDO マッピングを示します。

表 3-4-1-1 EtherCAT アナログ温度入力ユニット PDO メモリマッピング

Index	名称	機能		
0x1A00	送信 PDO マッピング 1	TxPDO1 マッピングオブジェクトディクショナリのエントリーです。		
Sub-Index	機能	データタイプ	アクセス方向	PDO map
0x00	エントリー数	UINT8	RO	No
0x01	CH1 温度入力(0x6010:01)	INT32	RO	No
0x02	CH1 断線検出(0x6010:02)	UINT16	RO	No

Index	名称	機能		
0x1A01	送信 PDO マッピング 2	TxPDO2 マッピングオブジェクトディクショナリのエントリーです。		
Sub-Index	機能	データタイプ	アクセス方向	PDO map
0x00	エントリー数	UINT8	RO	No
0x01	CH2 温度入力(0x6011:01)	INT32	RO	No
0x02	CH2 断線検出(0x6011:02)	UINT16	RO	No

Index	名称	機能		
0x1A02	送信 PDO マッピング 3	TxPDO3 マッピングオブジェクトディクショナリのエントリーです。		
Sub-Index	機能	データタイプ	アクセス方向	PDO map
0x00	エントリー数	UINT8	RO	No
0x01	CH3 温度入力(0x6012:01)	INT32	RO	No
0x02	CH3 断線検出(0x6012:02)	UINT16	RO	No

Index	名称	機能		
0x1A03	送信 PDO マッピング 4	TxPDO4 マッピングオブジェクトディクショナリのエントリーです。		
Sub-Index	機能	データタイプ	アクセス方向	PDO map
0x00	エントリー数	UINT8	RO	No
0x01	CH4 温度入力(0x6013:01)	INT32	RO	No
0x02	CH4 断線検出(0x6013:02)	UINT16	RO	No

3-5 File Access over EtherCAT (FoE)

EtherCAT アナログ温度入力ユニットは、FoE(File Access over EtherCAT)をサポートしており、ファームウェアファイルをユニットにダウンロードできます。

拡張子が efw(EtherCAT Firmware File)のファイルをメインデバイスの FoE 機能でダウンロードすることが可能です。ダウンロードに必要なパスワードは設定なし(0x00000000)です。

第4章 オブジェクトディクショナリ

すべてのオブジェクトには、4 桁の 16 進数で表された 16Bit インデックスでアドレスされ、グループ毎にオブジェクトディクショナリ内に配置されます。

4-1 CoE コミュニケーションエリア

CoE コミュニケーションオブジェクト一覧と、オブジェクトタイプ、データタイプ、アクセス方向について示します。

表 4-1-1 CoE コミュニケーションエリア

インデックス	サブインデックス	オブジェクトタイプ	名前	データタイプ	アクセス方向
0x1000	0x00	VAR	デバイスタイプ	UINT32	RO
0x1001	0x00	VAR	エラーレジスタ	UINT8	RO
0x1008	0x00	VAR	デバイス名	VISIBLESTRING	RO
0x1009	0x00	VAR	ハードウェアバージョン	VISIBLESTRING	RO
0x100A	0x00	VAR	ソフトウェアバージョン	VISIBLESTRING	RO
0x1010	-	ARRAY	パラメータ保存	-	-
	0x00	-	エントリー数	UINT8	RO
	0x01	-	全パラメータ保存	UINT32	RW
0x1011	-	ARRAY	パラメータ初期化	-	-
	0x00	-	エントリー数	UINT8	RO
	0x01	-	全パラメータ初期化	UINT32	RW
0x1018	-	RECORD	アイデンティティ	-	-
	0x00	-	エントリー数	UINT8	RO
	0x01	-	ベンダーID	UINT32	RO
	0x02	-	プロダクトコード	UINT32	RO
	0x03	-	リビジョン番号	UINT32	RO
	0x04	-	シリアル番号(Not Support)	UINT32	RO
0x10F1	-	ARRAY	エラーセッティング	-	-
	0x00	-	エントリー数	UINT8	RO
	0x01	-	Local Error Reaction	UINT32	RW
	0x02	-	Sync Error Counter Limit	UINT16	RW
0x10F8	0x00	VAR	タイムスタンプオブジェクト	UINT32	RO
0x1600 ~ 0x1603	-	RECORD	受信 RxPDO マッピング	PDO Mapping	-
	0x00	-	RxPDO へのエントリー数	UINT8	RO
	0x01 ~ 0x04	-	1 番目にマッピングするオブジェクト ... 4 番目にマッピングするオブジェクト	UINT16	RW
0x1A00 ~ 0x1A03	-	RECORD	送信 TxPDO マッピング	PDO Mapping	-
	0x00	-	TxPDO へのエントリー数	UINT8	RW
	0x01 ~ 0x04	-	1 番目にマッピングするオブジェクト ... 4 番目にマッピングするオブジェクト	UINT16	RW
0x1C00	-	ARRAY	SM(Sync Manager)通信タイプ	-	-
	0x00	-	エントリー数	UINT8	RO
	0x01 ~ 0x04	-	SM0 のコミュニケーションタイプ ... SM3 のコミュニケーションタイプ	UINT8	RO

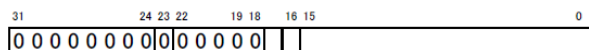
インデックス	サブインデックス	オブジェクトタイプ	名前	データタイプ	アクセス方向
0x1C12 ～ 0x1C13	–	ARRAY	SM0～SM3 PDO Assignment	–	–
	0x00	–	エントリー数	UINT8	RO
	0x01	–	PDO で割り当てられたオブジェクト	UINT16	RW(RO)
	～ 0x04	–			
0x1C32 ～ 0x1C33	–	RECORD	SM2～SM3 Synchronization	–	–
	0x00	–	エントリー数	UINT8	RO
	0x01	–	同期タイプ	UINT16	RW(RO)
	0x02	–	サイクル時間	UINT32	RO
	0x04	–	サポート同期タイプ	UINT16	RO
	0x05	–	最小サイクル時間	UINT32	RO
	0x06	–	Calc and Copy Time	UINT32	RO
	0x09	–	遅延時間	UINT32	RO
	0x0A	–	Sync0 サイクル時間	UINT32	RW
	0x0B	–	SM-Event エラー回数	UINT16	RO
	0x0C	–	Cycle Time Too Small	UINT16	RO

0x1000～0x1FFF でリストにないインデックスは、予約領域です。

4-1-1 デバイスオブジェクト

デバイス固有の情報が格納されます。

Index	名称	機能		
0x1000	デバイスタイプ	デバイスタイプを示します。		
Sub-Index	機能	データタイプ	アクセス方向	PDO map
0x00	–	UINT32	RO	No



デバイスプロファイル番号(標準デバイスプロファイルが無い場合は0)
INユニットの場合は1、それ以外は0
OUTユニットの場合は1、それ以外は0

Index	名称	機能		
0x1001	エラーレジスタ	サブデバイスのエラー状態を示します。		
Index	機能	データタイプ	アクセス方向	PDO map
0x00	エラー状態 0x01 一般エラー 0x10 通信エラー 0x20 デバイスプロファイルエラー	UINT32	RO	No

Index	名称	機能		
0x1008	デバイス名	サブデバイスのデバイス名を示します。		
Sub-Index	機能	データタイプ	アクセス方向	PDO map
0x00	温度入力ユニット: “ECCBT40”	VISIBLE STRING	RO	No

Index	名称	機能		
0x1009	ハードウェアバージョン	サブデバイスのハードウェアバージョンを示します。		
Sub-Index	機能	データタイプ	アクセス方向	PDO map
0x00	-	VISIBLE STRING	RO	No

Index	名称	機能		
0x100A	ソフトウェアバージョン	サブデバイスのソフトウェアバージョンを示します。		
Sub-Index	機能	データタイプ	アクセス方向	PDO map
0x00	-	VISIBLE STRING	RO	No

Index	名称	機能			
0x1010	パラメータ保存	現在のパラメータをEEPROMへ保存			
Sub-Index	機能	データタイプ	アクセス方向	PDO map	初期値
0x00	エントリー数	UINT8	RW	No	0x00
0x01	全パラメータ保存 保存可能なすべてのパラメータを、ユニットのEEPROM に保存します パラメータを誤って保存することがないように、特定の数値をサブインデックス1 に書き込んだときのみ保存します 特定の数値とは、「save」(ASCII: 0x65 0x76 0x61 0x73)を意味します 読み出し時は、「00000001h(コマンド有効)」を表示します 以下の場合、ABORT コードが返ります ・「0x65766173」以外の値の書き込み	UINT32	RW	No	0x00000001

Index	名称	機能			
0x1011	パラメータ初期化	現在のEEPROMパラメータを初期化			
Sub-Index	機能	データタイプ	アクセス方向	PDO map	初期値
0x00	エントリー数	UINT8	RW	No	0x00
0x01	全パラメータ初期化 パラメータを出荷時設定値に戻します パラメータを誤ってリストアすることがないように、特定の数値をサブインデックス1 に書き込んだときのみリストアします 特定の数値とは、「load」(ASCII: 0x64 0x61 0x6F 0x6C)を意味します 読み出し時は、「0x00000001(コマンド有効)」を表示します 以下の場合、ABORT コードが返ります ・「0x64616F6C」以外の値の書き込み ・ Operation enabled 状態での書き込み	UINT32	RW	No	0x00000001

Index	名称	機能		
0x1018	アイデンティティ	サブデバイスのアイデンティティ情報を示します。		
Sub-Index	機能	データタイプ	アクセス方向	PDO map
0x00	エントリー数	UINT8	RO	No
0x01	ベンダーID	UINT32	RO	No

0x02	プロダクトコード	UINT32	RO	No
0x03	リビジョン番号	UINT32	RO	No
0x04	シリアル番号(Not Support)	UINT32	RO	No

Index	名称	機能		
0x10F1	エラーセッティング	サブデバイスのエラーセッティング情報を示します。		
Sub-Index	機能	データタイプ	アクセス方向	PDO map
0x00	エンタリー数	UINT8	RO	No
0x01	Local Error Reaction	UINT32	RW	No
0x02	Sync Error Counter Limit	UINT16	RW	No

Index	名称	機能		
0x10F8	タイムスタンプオブジェクト	サブデバイスのタイムスタンプを示します。		
Sub-Index	機能	データタイプ	アクセス方向	PDO map
0x00	-	UINT32	RO	No

4-1-2 PDO マッピング

EtherCAT アナログ温度入力ユニットでは、メインデバイス/サブデバイス間の通信の転送データを事前に割り付けられており、お客様は変ることなく、PDO にアクセスすることができます。

以下に 0x1A00～0x1A03 の PDO マッピングエントリーの詳細を示します。

● 0x1A00～0x1A03: 送信 PDO マッピング

Index	名称	機能		
0x1A00 ～ 0x1A03	送信 PDO マッピング 1～4	TxPDO1～4 マッピングオブジェクトディクショナリのエントリー		
Sub-Index	機能	データタイプ	アクセス方向	PDO map
0x00	エントリー数	UINT8	RW	No
0x01	CH1～4 アナログ温度入力 (0x6010～0x6013:0x01)	UINT32	RW	No
0x02	CH1～4 断線検出 (0x6010～0x6013:0x02)	UINT32	RW	No

● 0x1C00: SyncManager 通信タイプ

Index	名称	機能		
0x1C00	SyncManager 通信タイプ	SyncManager の通信タイプを示します。		
Sub-Index	機能	データタイプ	アクセス方向	PDO map
0x00	エントリー数	UINT8	RO	No
0x01	SM0 通信タイプ(MailBox Output)	UINT8	RO	No
0x02	SM1 通信タイプ(MailBox Input)	UINT8	RO	No
0x03	SM2 通信タイプ(PDO Output)	UINT8	RO	No
0x04	SM3 通信タイプ(PDO Input)	UINT8	RO	No

● 0x1C12:SyncManager2 PDO Assignment

Index	名称	機能		
0x1C12	SM2 PDO Assignment	SM2 に PDO アサインされるオブジェクトを示します。		
Sub-Index	機能	データタイプ	アクセス方向	PDO map
0x00	エントリー数	UINT8	RO	No
0x01	RxPDO1 に割り付けられるオブジェクトのインデックス	UINT16	RW(RO)	No
0x02	RxPDO2 に割り付けられるオブジェクトのインデックス	UINT16	RW(RO)	No
0x03	RxPDO3 に割り付けられるオブジェクトのインデックス	UINT16	RW(RO)	No
0x04	RxPDO4 に割り付けられるオブジェクトのインデックス	UINT16	RW(RO)	No

● 0x1C13:SyncManager3 PDO Assignment

Index	名称	機能		
0x1C13	SM3 PDO Assignment	SM3 に PDO アサインされるオブジェクトを示します。		
Sub-Index	機能	データタイプ	アクセス方向	PDO map
0x00	エントリー数	UINT8	RO	No
0x01	TxPDO1 に割り付けられるオブジェクトのインデックス	UINT16	RW(RO)	No
0x02	TxPDO2 に割り付けられるオブジェクトのインデックス	UINT16	RW(RO)	No
0x03	TxPDO3 に割り付けられるオブジェクトのインデックス	UINT16	RW(RO)	No
0x04	TxPDO4 に割り付けられるオブジェクトのインデックス	UINT16	RW(RO)	No

● 0x1C32:SyncManager2 Synchronization

Index	名称	機能		
0x1C32	Sync Manager 2 Synchronization	SM2 の同期設定を示します。		
Sub-Index	機能	データタイプ	アクセス方向	PDO map
0x00	エントリー数	UINT8	RO	No
0x01	Synchronization Type 0x00 フリーラン 0x01 SM イベント同期 0x02 SYNC0 イベント同期 0x03 SYNC1 イベント同期	UINT16	RW(RO)	No
0x02	Cycle Time メインデバイス/サブデバイス間の 通信周期を設定できます。(単位 ns) 最小:1000000(ns) 最大:100000000(ns)	UINT32	RO	No
0x04	Synchronization Types supported サポートする同期タイプが設定されます。	UINT16	RO	No
0x05	Minimum Cycle Time SM2 イベント、SYNC0 イベントから ESC へ の読書きが完了するまでの最小値です	UINT32	RO	No
0x06	Calc and Copy Time SM2 イベント、SYNC0 イベントから PWM 信号生成完了までの時間です。	UINT32	RO	No
0x09	Delay Time PWM 信号出力からトランジスタ出力までの 時間です。	UINT32	RO	No
0x0A	Sync0 Cycle Time ESC レジスタ 0x09A0 の値です。	UINT32	RW	No
0x0B	SM-Event Missed SM イベント失敗のエラーカウンタを リセットする回数です。	UINT16	RO	No
0x0C	Cycle Time Too Small サイクル超過のエラーカウンタをリセット する回数です。	UINT16	RO	No

● 0x1C33:SyncManager3 Synchronization

Index	名称	機能		
0x1C33	Sync Manager 3 Synchronization	SM3 の同期設定を示します。		
Sub-Index	機能	データタイプ	アクセス方向	PDO map
0x00	エントリー数	UINT8	RO	No
0x01	Synchronization Type 0x00 フリーラン 0x01 SM イベント同期 0x02 SYNC0 イベント同期 0x03 SYNC1 イベント同期	UINT16	RW(RO)	No
0x02	Cycle Time メインデバイス/サブデバイス間の 通信周期を設定できます。(単位 ns) 最小:1000000(ns) 最大:100000000(ns)	UINT32	RO	No
0x04	Synchronization Types supported サポートする同期タイプが設定されます。	UINT16	RO	No
0x05	Minimum Cycle Time SM2 イベント、SYNC0 イベントから ESC へ の読書きが完了するまでの最小値です	UINT32	RO	No
0x06	Calc and Copy Time SM2 イベント、SYNC0 イベントから PWM 信号生成完了までの時間です。	UINT32	RO	No
0x09	Delay Time PWM 信号出力からトランジスタ出力までの 時間です。	UINT32	RO	No
0x0A	Sync0 Cycle Time ESC レジスタ 0x09A0 の値です。	UINT32	RW	No
0x0B	SM-Event Missed SM イベント失敗のエラーカウンタをリセットする 回数です。	UINT16	RO	No
0x0C	Cycle Time Too Small サイクル超過のエラーカウンタをリセットする回 数です。	UINT16	RO	No

4-2 プロファイルエリア

CoE のプロファイルエリアのオブジェクト一覧と、データタイプ、アクセス方向について示します。

表 4-2-1 CoE プロファイルエリア

インデックス	サブ インデックス	名前	データタイプ	アクセス 方向
0x6010	0x00	エントリー数	UINT8	RO
	0x01	CH1 アナログ温度入力データ	INT32	RO
	0x02	CH1 断線検出	UINT16	RO
0x6011	0x00	エントリー数	UINT8	RO
	0x01	CH2 アナログ温度入力データ	INT32	RO
	0x02	CH2 断線検出	UINT16	RO
0x6012	0x00	エントリー数	UINT8	RO
	0x01	CH3 アナログ温度入力データ	INT32	RO
	0x02	CH3 断線検出	UINT16	RO
0x6013	0x00	エントリー数	UINT8	RO
	0x01	CH4 アナログ温度入力データ	INT32	RO
	0x02	CH4 断線検出	UINT16	RO
0x7020 (アナログ温度 入力ユニット)	0x00	エントリー数	UINT8	RO
	0x01	CH1 モード設定	UINT16	RW
	0x02	CH1 熱電対パターン設定	UINT16	RW
	0x03	CH1 断線検出設定	UINT16	RW
	0x04	CH1 フィルタタイプ設定	UINT16	RW
	0x05	CH1 サンプリング回数設定	UINT16	RW
	0x06	CH1 最大/最小除去設定	UINT16	RW
	0x07	CH1 外れ値設定	UINT32	RW
0x7021 (アナログ温度 入力ユニット)	0x00	エントリー数	UINT8	RO
	0x01	CH2 モード設定	UINT16	RW
	0x02	CH2 熱電対パターン設定	UINT16	RW
	0x03	CH2 断線検出設定	UINT16	RW
	0x04	CH2 フィルタタイプ設定	UINT16	RW
	0x05	CH2 サンプリング回数設定	UINT16	RW
	0x06	CH2 最大/最小除去設定	UINT16	RW
	0x07	CH2 外れ値設定	UINT32	RW
0x7022 (アナログ温度 入力ユニット)	0x00	エントリー数	UINT8	RO
	0x01	CH3 モード設定	UINT16	RW
	0x02	CH3 熱電対パターン設定	UINT16	RW
	0x03	CH3 断線検出設定	UINT16	RW
	0x04	CH3 フィルタタイプ設定	UINT16	RW
	0x05	CH3 サンプリング回数設定	UINT16	RW
	0x06	CH3 最大/最小除去設定	UINT16	RW
	0x07	CH3 外れ値設定	UINT32	RW
0x7023 (アナログ温度 入力ユニット)	0x00	エントリー数	UINT8	RO
	0x01	CH4 モード設定	UINT16	RW
	0x02	CH4 熱電対パターン設定	UINT16	RW
	0x03	CH4 断線検出設定	UINT16	RW
	0x04	CH4 フィルタタイプ設定	UINT16	RW
	0x05	CH4 サンプリング回数設定	UINT16	RW
	0x06	CH4 最大/最小除去設定	UINT16	RW
	0x07	CH4 外れ値設定	UINT32	RW

4-2-3 パラメータ(プロファイルエリア)

● 0x6010: CH1 入力データ

Index	CH1 に入力されるアナログ温度入力データを示します。				
0x6010					
Sub-Index	説明	データタイプ	アクセス方向	PDO map	初期値
0x00	エン트리数	UINT8	RO	No	0x02
0x01	CH1 アナログ温度入力入力データ CH1 に入力されるアナログ温度入力データを表示します。	INT32	RO	No	0x0000
0x02	CH1 断線検出 CH1 の断線検出の状態を取得できます。	BOOLEAN	RO	No	0
		入力範囲	0: 正常 1: 断線検出		

● 0x6011: CH2 入力データ

Index	CH2 に入力されるアナログ温度入力データを示します。				
0x6011					
Sub-Index	説明	データタイプ	アクセス方向	PDO map	初期値
0x00	エン트리数	UINT8	RO	No	0x02
0x01	CH2 アナログ温度入力入力データ CH2 に入力されるアナログ温度入力データを表示します。	INT32	RO	No	0x0000
0x02	CH2 断線検出 CH2 の断線検出の状態を取得できます。	BOOLEAN	RO	No	0
		入力範囲	0: 正常 1: 断線検出		

● 0x6012: CH3 入力データ

Index	CH3 に入力されるアナログ温度入力データを示します。				
0x6012					
Sub-Index	説明	データタイプ	アクセス方向	PDO map	初期値
0x00	エン트리数	UINT8	RO	No	0x02
0x01	CH3 アナログ温度入力入力データ CH3 に入力されるアナログ温度入力データを表示します。	INT32	RO	No	0x0000
0x02	CH3 断線検出 CH3 の断線検出の状態を取得できます。	BOOLEAN	RO	No	0
		入力範囲	0: 正常 1: 断線検出		

● 0x6013: CH4 入力データ

Index	CH4 に入力されるアナログ温度入力データを示します。				
0x6013					
Sub-Index	説明	データタイプ	アクセス方向	PDO map	初期値
0x00	エン트리数	UINT8	RO	No	0x02
0x01	CH4 アナログ温度入力入力データ CH4 に入力されるアナログ温度入力データを表示します。	INT32	RO	No	0x0000
0x02	CH4 断線検出 CH4 の断線検出の状態を取得できます。	BOOLEAN	RO	No	0
		入力範囲	0: 正常 1: 断線検出		

● 0x7020: CH1 設定データ

Index	アナログ温度入力ユニットに対する設定を示します。				
0x7020					
Sub-Index	説明	データタイプ	アクセス方向	PDO map	初期値
0x00	エントリー数	UINT8	RO	No	0x07
0x01	CH1 モード設定 CH1 のモードを切り替えます。 設定モード中は温度入力を行いません。	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000: サンプルモード 0x0001: 設定モード 0x0002: チャンネル無効		
0x02	CH1 熱電対パターン設定 CH1 の熱電対パターン設定を指定できます。 (設定モード時のみ有効です)	UINT16	RW	No	0x0002
		設定範囲	0x0000: PT100 0x0001: E 0x0002: K 0x0003: J 0x0004: T 0x0005: R		
0x03	CH1 断線検出設定 CH1 の断線を検出する・しない設定を指定できます。 (設定モード時のみ有効です)	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000: 断線検出なし 0x0001: 断線検出あり		
0x04	CH1 フィルタタイプ設定 CH1 のフィルタタイプ設定を指定できます。 (設定モード時のみ有効です)	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000: フィルタなし 0x0001: 単純平均 0x0002: 移動平均		
0x05	CH1 サンプル回数設定 CH1 のサンプル回数を指定できます。 (設定モード時のみ有効です)	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0,1: 平均しない 2~128: 設定回数サンプルして平均する		
0x06	CH1 最大/最小除外設定 CH1 のサンプル結果からのデータ除外方法を指定 できます。 (設定モード時のみ有効です)	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000: 除外しない 0x0001: 最大最小除外する 0x0002: 外れ値除外する		
0x07	CH1 外れ値設定 CH1 除外する外れ値を設定します。 (設定モード時のみ有効です)	UINT32	RW	No	0x00000000
		設定範囲	0 ~ 8192000 (1/1000°C単位)		

※ 起動時はサンプルモードです。チャンネル無効にする場合は必ず設定してください。

※ 熱電対パターン設定、断線検出設定、フィルタタイプ設定、サンプル回数設定、最大/最小除外設定、外れ値設定は設定を変更後に、インデックス番号「0x1010」への「save」書き込みで EEPROM へ保存されます。

● 0x7021: CH2 設定データ

Index	アナログ温度入力ユニットに対する設定を示します。				
0x7021					
Sub-Index	説明	データタイプ	アクセス方向	PDO map	初期値
0x00	エントリー数	UINT8	RO	No	0x07
0x01	CH2 モード設定 CH2 のモードを切り替えます。 設定モード中は温度入力を行いません。	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000: サンプルモード 0x0001: 設定モード 0x0002: チャンネル無効		
0x02	CH2 熱電対パターン設定 CH2 の熱電対パターン設定を指定できます。 (設定モード時のみ有効です)	UINT16	RW	No	0x0002
		設定範囲	0x0000: PT100 0x0001: E 0x0002: K 0x0003: J 0x0004: T 0x0005: R		
0x03	CH2 断線検出設定 CH2 の断線を検出する・しない設定を指定できます。 (設定モード時のみ有効です)	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000: 断線検出なし 0x0001: 断線検出あり		
0x04	CH2 フィルタタイプ設定 CH2 のフィルタタイプ設定を指定できます。 (設定モード時のみ有効です)	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000: フィルタなし 0x0001: 単純平均 0x0002: 移動平均		
0x05	CH2 サンプル回数設定 CH2 のサンプル回数を指定できます。 (設定モード時のみ有効です)	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0,1: 平均しない 2~128: 設定回数サンプルして平均する		
0x06	CH2 最大/最小除外設定 CH2 のサンプル結果からのデータ除外方法を指定 できます。 (設定モード時のみ有効です)	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000: 除外しない 0x0001: 最大最小除外する 0x0002: 外れ値除外する		
0x07	CH2 外れ値設定 CH2 除外する外れ値を設定します。 (設定モード時のみ有効です)	UINT32	RW	No	0x00000000
		設定範囲	0 ~ 8192000 (1/1000°C単位)		

※ 起動時はサンプルモードです。チャンネル無効にする場合は必ず設定してください。

※ 熱電対パターン設定、断線検出設定、フィルタタイプ設定、サンプル回数設定、最大/最小除外設定、外れ値設定は設定を変更後に、インデックス番号「0x1010」への「save」書き込みで EEPROM へ保存されます。

● 0x7022: CH3 設定データ

Index	アナログ温度入力ユニットに対する設定を示します。				
0x7022					
Sub-Index	説明	データタイプ	アクセス方向	PDO map	初期値
0x00	エントリー数	UINT8	RO	No	0x07
0x01	CH3 モード設定 CH3 のモードを切り替えます。 設定モード中は温度入力を行いません。	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000: サンプルモード 0x0001: 設定モード 0x0002: チャンネル無効		
0x02	CH3 熱電対パターン設定 CH3 の熱電対パターン設定を指定できます。 (設定モード時のみ有効です)	UINT16	RW	No	0x0002
		設定範囲	0x0000: PT100 0x0001: E 0x0002: K 0x0003: J 0x0004: T 0x0005: R		
0x03	CH3 断線検出設定 CH3 の断線を検出する・しない設定を指定できます。 (設定モード時のみ有効です)	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000: 断線検出なし 0x0001: 断線検出あり		
0x04	CH3 フィルタタイプ設定 CH3 のフィルタタイプ設定を指定できます。 (設定モード時のみ有効です)	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000: フィルタなし 0x0001: 単純平均 0x0002: 移動平均		
0x05	CH3 サンプリング回数設定 CH3 のサンプリング回数を指定できます。 (設定モード時のみ有効です)	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0,1: 平均しない 2~128: 設定回数サンプリングして平均する		
0x06	CH3 最大/最小除外設定 CH3 のサンプリング結果からのデータ除外方法を指定 できます。 (設定モード時のみ有効です)	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000: 除外しない 0x0001: 最大最小除外する 0x0002: 外れ値除外する		
0x07	CH3 外れ値設定 CH3 除外する外れ値を設定します。 (設定モード時のみ有効です)	UINT32	RW	No	0x00000000
		設定範囲	0 ~ 8192000 (1/1000°C単位)		

※ 起動時はサンプリングモードです。チャンネル無効にする場合は必ず設定してください。

※ 熱電対パターン設定、断線検出設定、フィルタタイプ設定、サンプリング回数設定、最大/最小除外設定、外れ値設定は設定を変更後に、インデックス番号「0x1010」への「save」書き込みで EEPROM へ保存されます。

● 0x7023: CH4 設定データ

Index	アナログ温度入力ユニットに対する設定を示します。				
0x7023					
Sub-Index	説明	データタイプ	アクセス方向	PDO map	初期値
0x00	エントリー数	UINT8	RO	No	0x07
0x01	CH4 モード設定 CH4 のモードを切り替えます。 設定モード中は温度入力を行いません。	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000: サンプルモード 0x0001: 設定モード 0x0002: チャンネル無効		
0x02	CH4 熱電対パターン設定 CH4 の熱電対パターン設定を指定できます。 (設定モード時のみ有効です)	UINT16	RW	No	0x0002
		設定範囲	0x0000: PT100 0x0001: E 0x0002: K 0x0003: J 0x0004: T 0x0005: R		
0x03	CH4 断線検出設定 CH4 の断線を検出する・しない設定を指定できます。 (設定モード時のみ有効です)	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000: 断線検出なし 0x0001: 断線検出あり		
0x04	CH4 フィルタタイプ設定 CH4 のフィルタタイプ設定を指定できます。 (設定モード時のみ有効です)	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000: フィルタなし 0x0001: 単純平均 0x0002: 移動平均		
0x05	CH4 サンプル回数設定 CH4 のサンプル回数を指定できます。 (設定モード時のみ有効です)	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0,1: 平均しない 2~128: 設定回数サンプルして平均する		
0x06	CH4 最大/最小除外設定 CH4 のサンプル結果からのデータ除外方法を指定 できます。 (設定モード時のみ有効です)	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000: 除外しない 0x0001: 最大最小除外する 0x0002: 外れ値除外する		
0x07	CH4 外れ値設定 CH4 除外する外れ値を設定します。 (設定モード時のみ有効です)	UINT32	RW	No	0x00000000
		設定範囲	0 ~ 8192000 (1/1000°C単位)		

※ 起動時はサンプリングモードです。チャンネル無効にする場合は必ず設定してください。

※ 熱電対パターン設定、断線検出設定、フィルタタイプ設定、サンプリング回数設定、最大/最小除外設定、外れ値設定は設定を変更後に、インデックス番号「0x1010」への「save」書き込みで EEPROM へ保存されます。

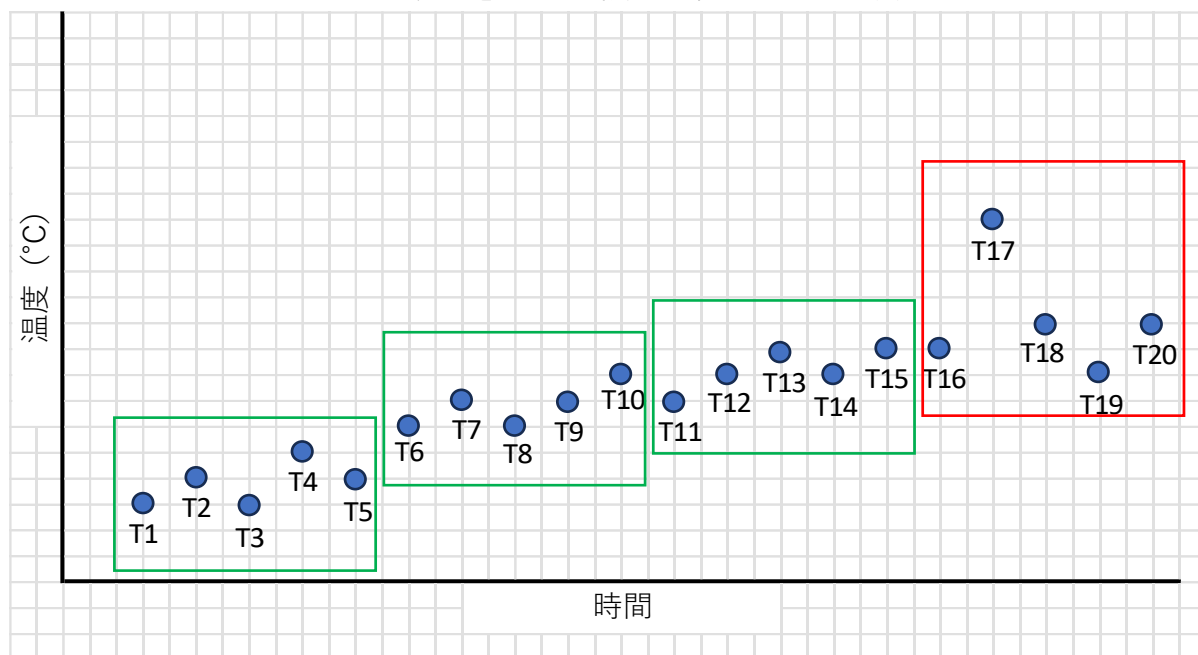
4-3 フィルタ処理について

本ユニットには「単純平均」と「移動平均」の 2 種類のフィルタ処理機能があります。それぞれのフィルタ処理内容を以下に示します。

◆単純平均

単純平均処理は、指定したサンプリング回数(M)ごとに平均した値を返答します。

下記のイメージではサンプリング回数(M)を 5 回として設定した場合の例になります。



サンプリング値	処理内容	アナログ温度入力データ
T1	サンプリング回数に到達するまでは処理しない。	0 を応答
T2		
T3		
T4		
T5	T1～TM までの和を M で割る	(T1 + T2 + T3 + T4 + T5) / 5
T6	サンプリング回数に到達するまでは処理しない。	
T7		
T8		
T9		
T10	T(M+1)～T(2M)までの和を M で割る	(T6 + T7 + T8 + T9 + T10) / 5
T11	サンプリング回数に到達するまでは処理しない。	
T12		
T13		
T14		
T15	T(2M+1)～T(3M)までの和を M で割る	(T11 + T12 + T13 + T14 + T15) / 5
T16	サンプリング回数に到達するまでは処理しない。	
T17		
T18		
T19		
T20	T(3M+1)～T(4M)までの和を M で割る	(T16 + T17 + T18 + T19 + T20) / 5

サンプリング回数が 1 以下の場合、平均処理を実行しません。

- ・最大最小除外設定について

フィルタ処理で最大最小除外設定をした場合の処理について説明します。上記の例の赤枠の値で説明します。
T16～T20 までの値をサンプリングした後、最大値(T17)と最小値(T19)を除外するので下記の計算になります。

$$\text{アナログ温度入力データ} = (T16 + T18 + T20) / 3$$

サンプリング回数が 2 以下の場合は最大最小除外処理を実行しません。

- ・外れ値除外設定について

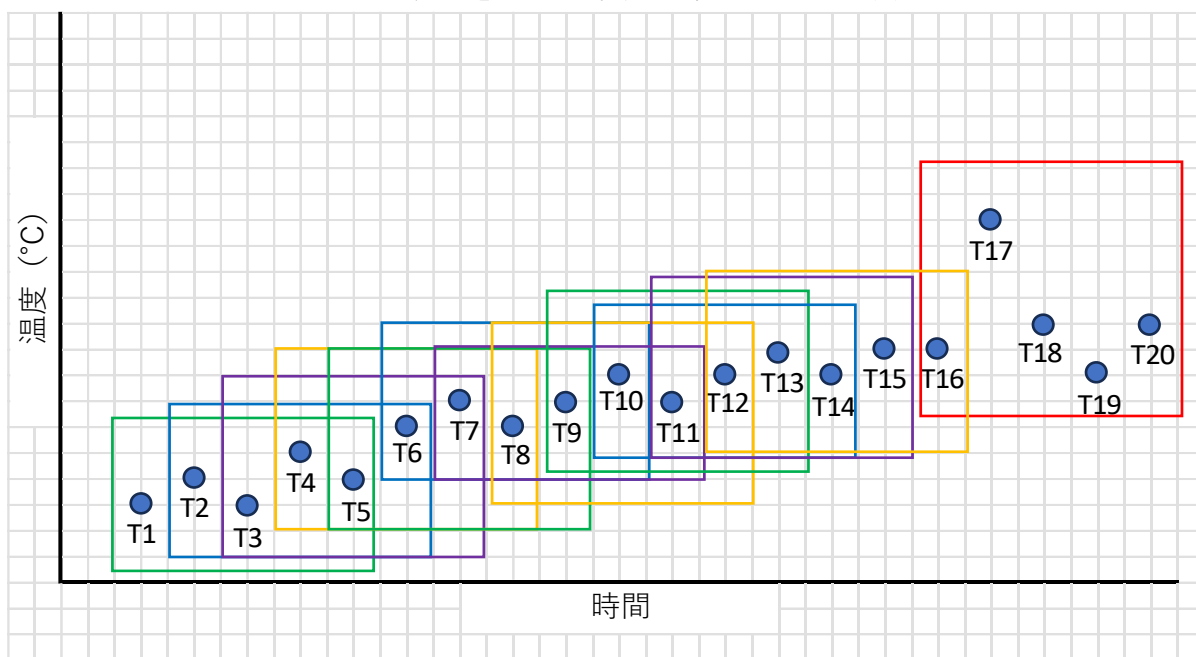
フィルタ処理で外れ値除外設定を有効にした場合の処理について説明します。

単純平均の場合は、前回の平均値±外れ値設定値を超えた値をサンプリングしません。そのため、サンプリング回数までデータが溜まるまで、温度入力データは更新されません。

◆移動平均

移動平均処理は、指定したサンプリング回数(M)を超えたときに一番古いデータを捨てて、新しいデータを加えて平均した値を返答します。

下記のイメージではサンプリング回数(M)を 5 回として設定した場合の例になります。



サンプリング値	処理内容	アナログ温度入力データ
T1	サンプリング回数に到達するまでは処理しない。	0 を応答
T2		
T3		
T4		
T5	T1～T5 までの和を M で割る	$(T1 + T2 + T3 + T4 + T5) / 5$
T6	T2～T6 までの和を M で割る	$(T2 + T3 + T4 + T5 + T6) / 5$
T7	T3～T7 までの和を M で割る	$(T3 + T4 + T5 + T6 + T7) / 5$
T8	T4～T8 までの和を M で割る	$(T4 + T5 + T6 + T7 + T8) / 5$
T9	T5～T9 までの和を M で割る	$(T5 + T6 + T7 + T8 + T9) / 5$
T10	T6～T10 までの和を M で割る	$(T6 + T7 + T8 + T9 + T10) / 5$
T11	T7～T11 までの和を M で割る	$(T7 + T8 + T9 + T10 + T11) / 5$
T12	T8～T12 までの和を M で割る	$(T8 + T9 + T10 + T11 + T12) / 5$
T13	T9～T13 までの和を M で割る	$(T9 + T10 + T11 + T12 + T13) / 5$
T14	T10～T14 までの和を M で割る	$(T10 + T11 + T12 + T13 + T14) / 5$
T15	T11～T15 までの和を M で割る	$(T11 + T12 + T13 + T14 + T15) / 5$
T16	T12～T16 までの和を M で割る	$(T12 + T13 + T14 + T15 + T16) / 5$
T17	T13～T17 までの和を M で割る	$(T13 + T14 + T15 + T16 + T17) / 5$
T18	T14～T18 までの和を M で割る	$(T14 + T15 + T16 + T17 + T18) / 5$
T19	T15～T19 までの和を M で割る	$(T15 + T16 + T17 + T18 + T19) / 5$
T20	T16～T20 までの和を M で割る	$(T16 + T17 + T18 + T19 + T20) / 5$

サンプリング回数が 1 以下の場合は、平均処理を実行しません。

- ・最大最小除外設定について

フィルタ処理で最大最小除外設定をした場合の処理について説明します。上記の例の赤枠の値で説明します。
T16～T20 までの値をサンプリングした後、最大値(T17)と最小値(T19)を除外するので下記の計算になります。

$$\text{アナログ温度入力データ} = (T16 + T18 + T20) / 3$$

サンプリング回数が 2 以下の場合は最大最小除外処理を実行しません。

- ・外れ値除外設定について

フィルタ処理で外れ値除外設定を有効にした場合の処理について説明します。

移動平均の場合は、前回の平均値±外れ値設定値を超えた値をサンプリングしません。範囲内の値をサンプリングできた場合に移動平均処理を行います。

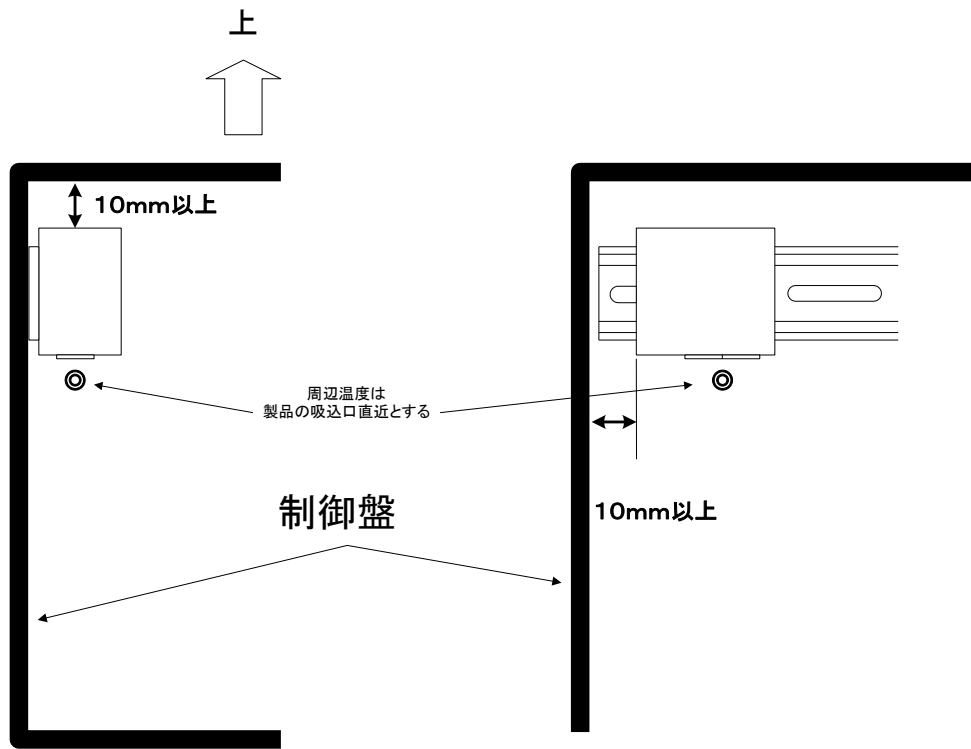
第5章 設置

本章では、本製品の取付け方法及び注意事項について説明します。

5－1 取付け場所

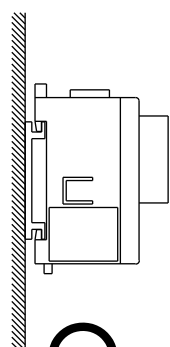
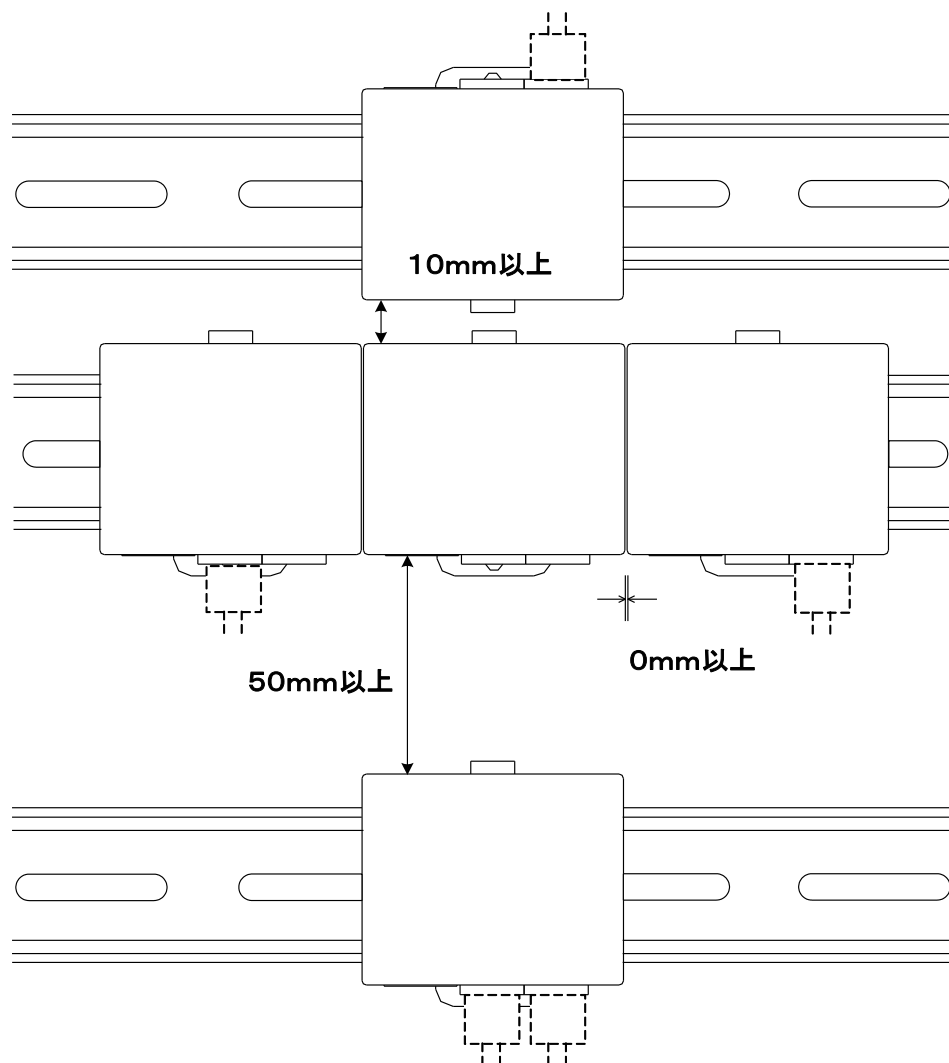
本製品を取付ける場合、盤内寸法や設置禁止場所を考慮し、取付けを行ってください。
取付け場所について、以下の点にご注意願います。

設置条件	取付け上の注意
制御盤内に取付ける場合	制御盤の上部／側部については、10mm 以上の間隔を空け、本製品の吸入口直近が、60℃以下となるように、制御盤の大きさ及び冷却の方法を適正にしてください
発熱体の近くを取付ける場合	本製品の周辺部が、60℃以下となるように、発熱体からの幅射熱や、対流による温度上昇を避けるようにしてください
振動源の近くを取付ける場合	振動が本製品に伝わらないよう、防振器具を本製品の取付け面に取付けてください
腐食性ガスが侵入する場所を取付ける場合	設置制御盤は腐食性ガスの侵入を防ぐ工夫をしてください すぐに影響は出ませんが、接触器関連の機器の故障原因になります
その他	高温・多湿の場所や、塵埃・鉄粉の多い雰囲気のある場所には取付けしないでください

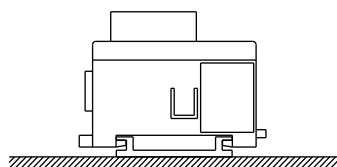


5-2 集合取付け時の場合

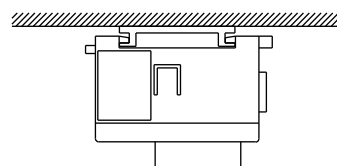
集合取付けを行う場合は、各ユニットは以下の間隔を空けて設置してください。



(可)



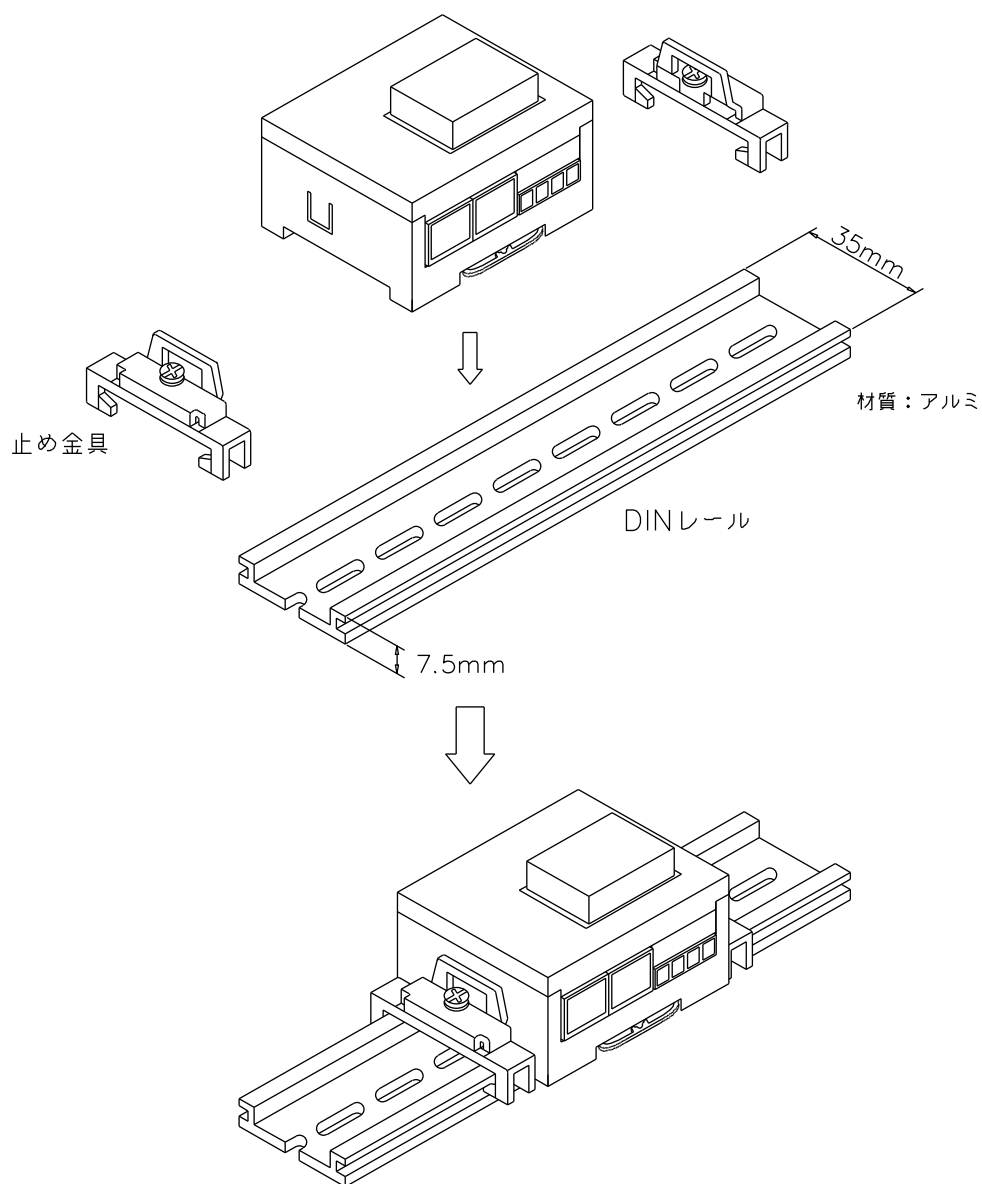
(可)
5-2



(不可)

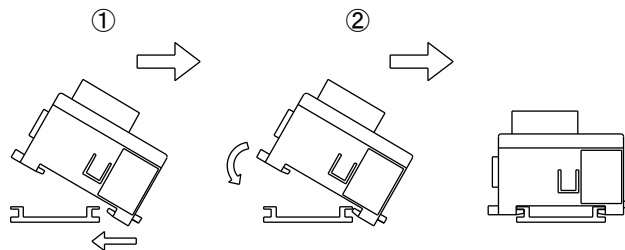
5-3 DIN レールによる取付け・取外し

本製品は幅 35mm, 高さ 7.5mm の DIN レールに取付けてください。
また、必要に応じて止め金具を取付けてください。



(1) 取付け方法

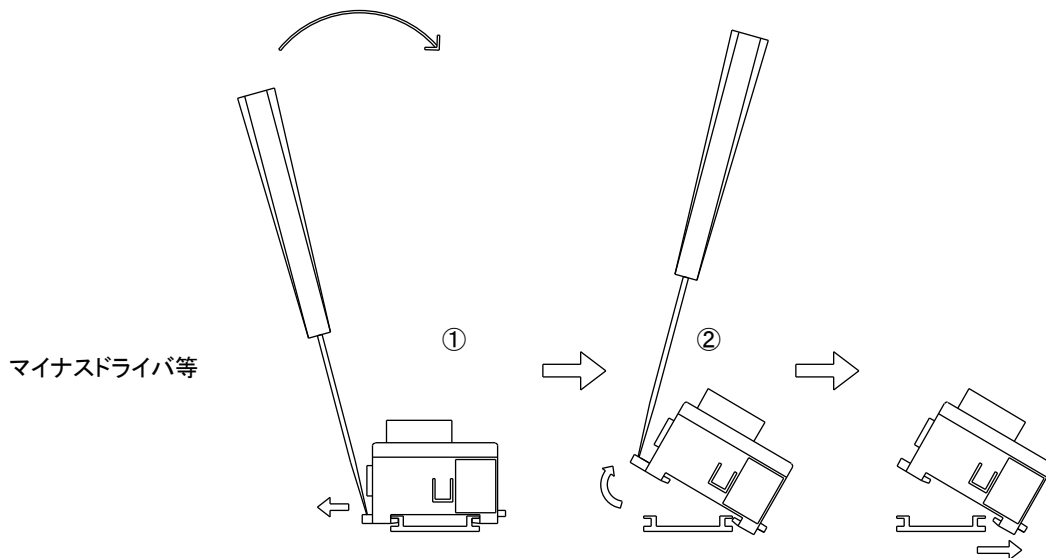
- ① 下図のように DIN レールに片側（ディップスイッチ側）をはめ込みます。
- ② カチッと音がするまで DIN レール取付け用ロックが付いている方を押込みます。



(2) 取外し方法

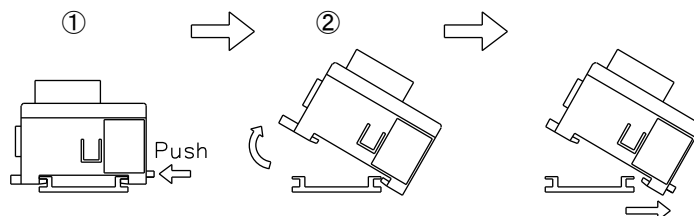
・取外し方法1

- ① 下図のようにマイナスドライバ等で DIN レール取付け用ロックを外側に引っ張ります。
- ② そのままロックの付いている方を浮かして外します。



・取外し方法2

- ① スイッチ側の突起部を押すことにより外すことが可能です。



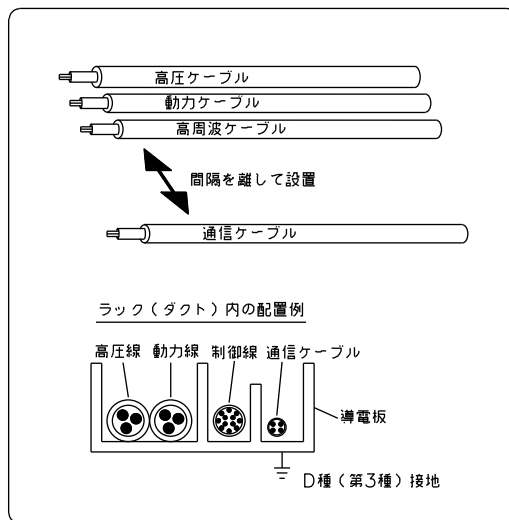
5-1 配線に関する注意事項

本製品は、万一の故障や事故を防ぐために、以下の安全設計をお願いします。

ケーブルの配置

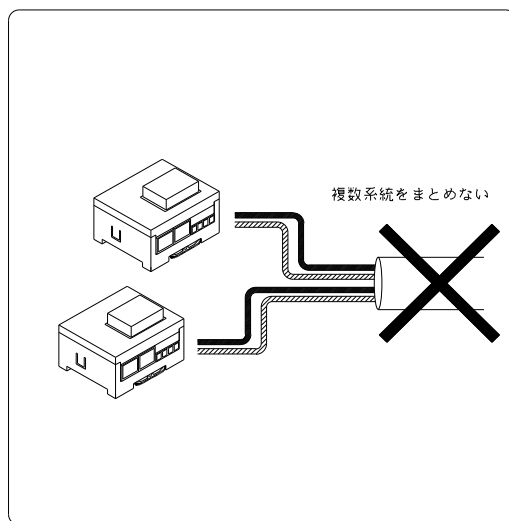
・高圧線等からの分離

通信ケーブル及び I/O ケーブルは、高圧ケーブル、動力ケーブル、高周波ケーブルから 10cm 以上離してください。
これらのケーブルから離す事ができない場合は、導電性のあるダクトを使用し、導電板で仕切って配線してください。
ダクトは D 種 (第 3 種) 接地を行ってください。



・クロストーク防止

通信ケーブルは 1 系統 1 本としてください。
複数の系統を多芯のキャブタイヤケーブルでまとめて配線すると、クロストークにより誤動作の原因になります。
また、通信ラインの往復を同一キャブタイヤケーブルで配線することはお避けください。



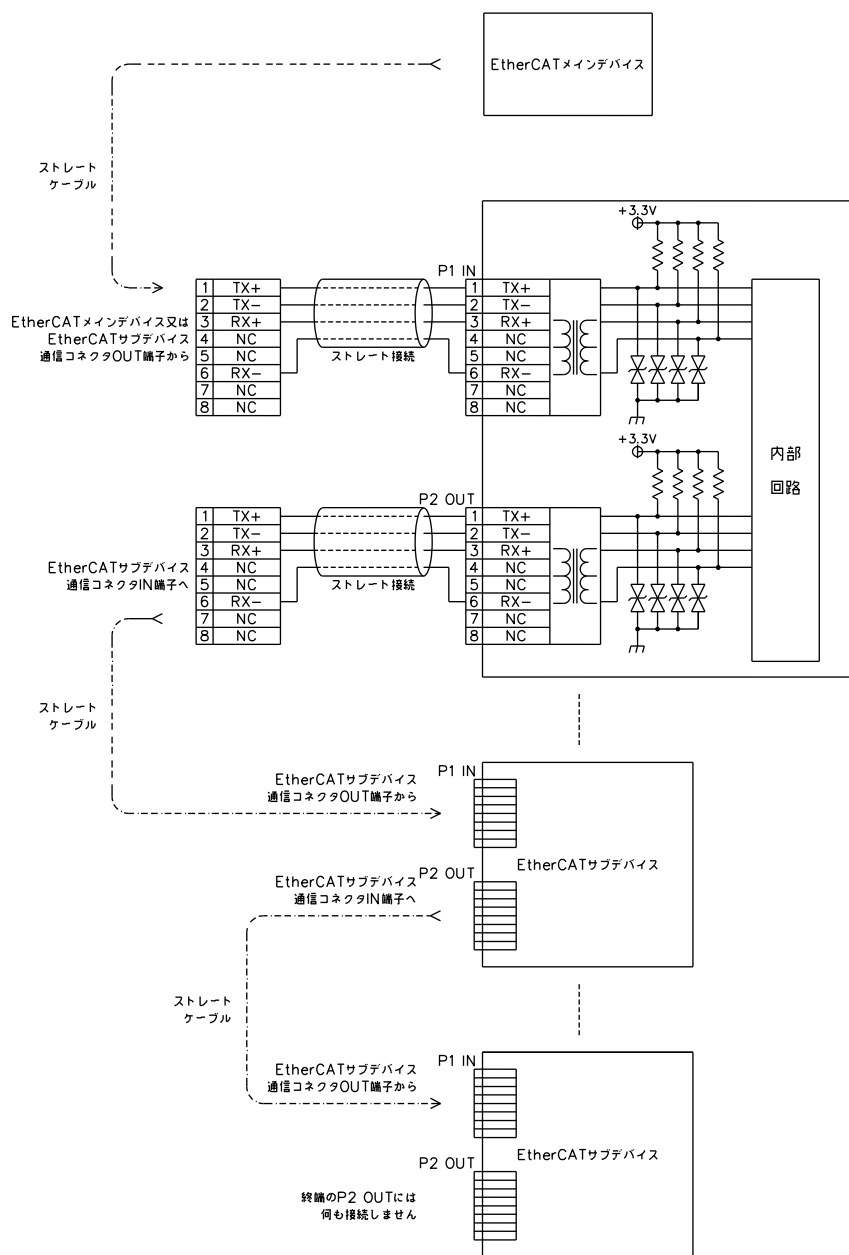
接続ケーブルについて

本製品に取付ける接続ケーブルの種類によっては、記載されている寸法以上の距離が必要になる場合があります。
コネクタの寸法やケーブル曲げ半径を考慮して設置してください。

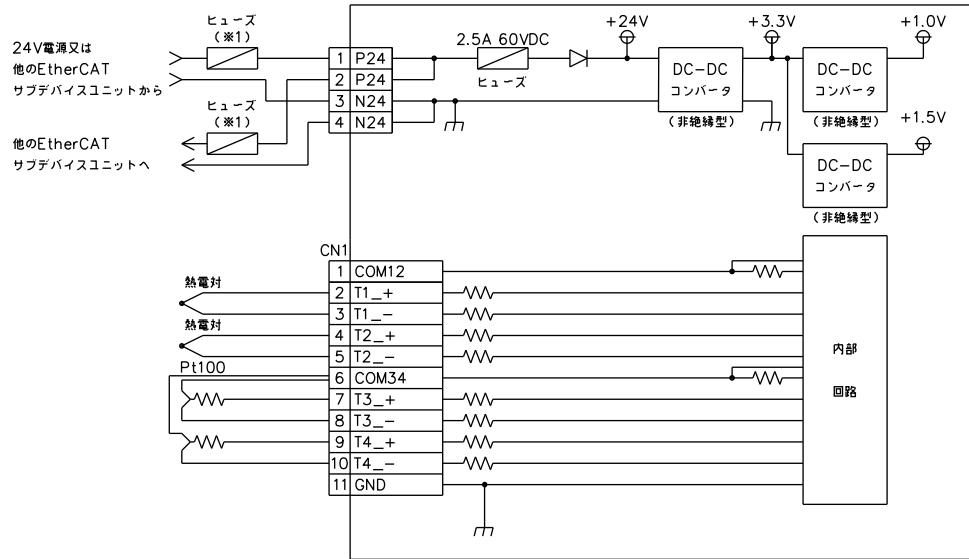
第6章 接続

本章では、本製品との接続を説明します。

6-1 EtherCAT 接続



6-2 電源及び、アナログ温度入力接続図



(※1) ご使用の接続機器によりヒューズを選定してください。

第7章 トラブルシューティング

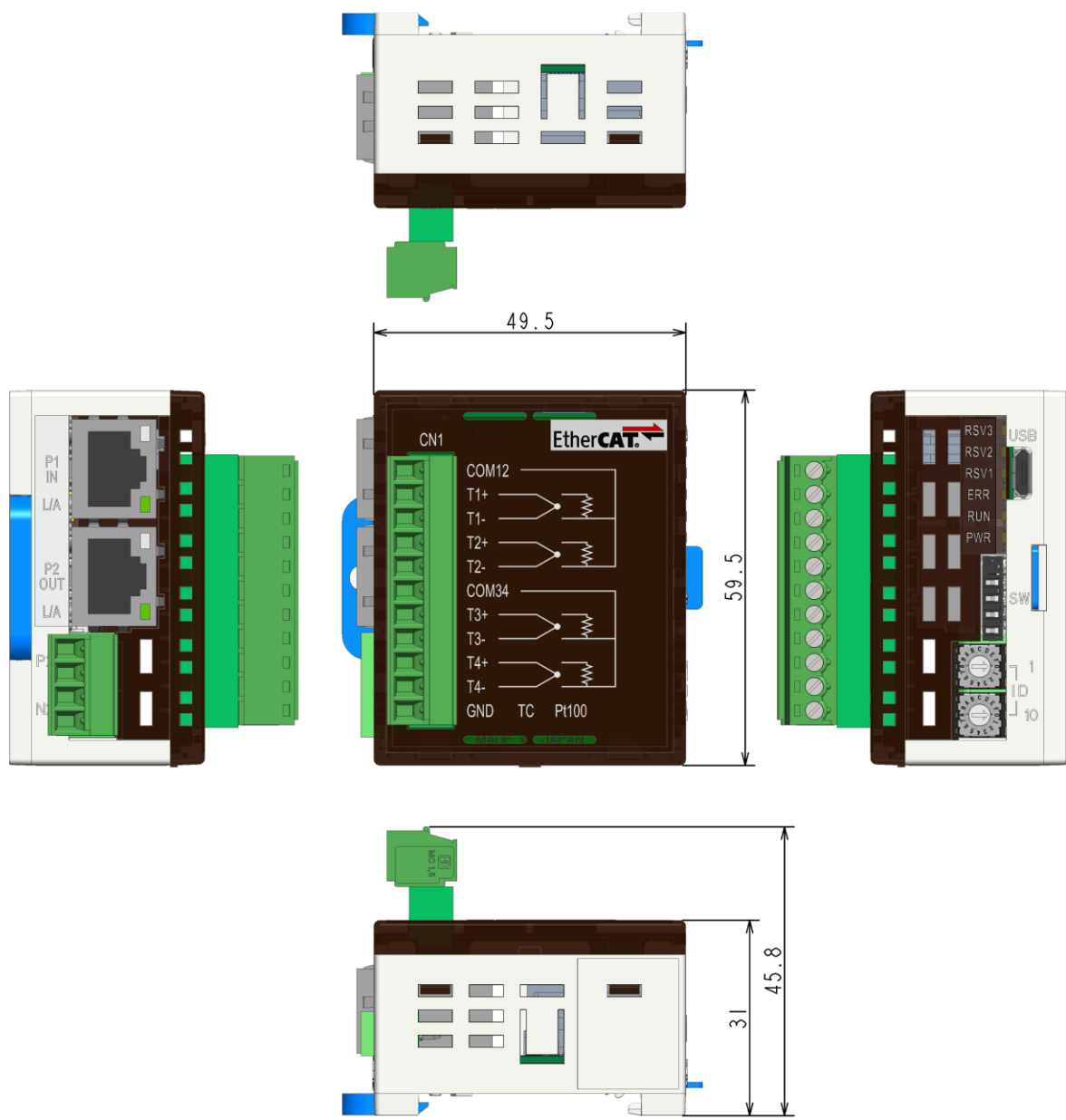
本章では、初歩的な問題点の簡単な解決方法を説明します。

7-1 トラブルシューティング

症 状	チェック項目	処 置
電源が入らない (POWER LED が点灯しない)	DC24V 電源ケーブルは、接続されていますか？	電源ケーブルを接続してください
	電源電圧は DC20.4V～DC26.4V ですか？	規定電圧範囲内の電源を接続してください
正しく通信しない	ケーブルは、カテゴリ 5e 以上の EtherCAT ケーブルで接続されていますか？	カテゴリ 5e 以上のケーブルで接続してください
	EtherCAT IN、EtherCAT OUT の接続は正しいですか？	接続図に従って正しく接続してください
	ストレート配線を行っていますか？	接続図に従って正しく接続してください
	ID 設定は正しいですか？	正しく設定してください
センサを接続してもデータが変化しない あるいは正常な入力温度とならない	電源電圧は DC20.4V～DC26.4V ですか？	規定電圧範囲内の電源を接続してください
	入力側の接続は接続図通りですか？	接続図に従って接続してください

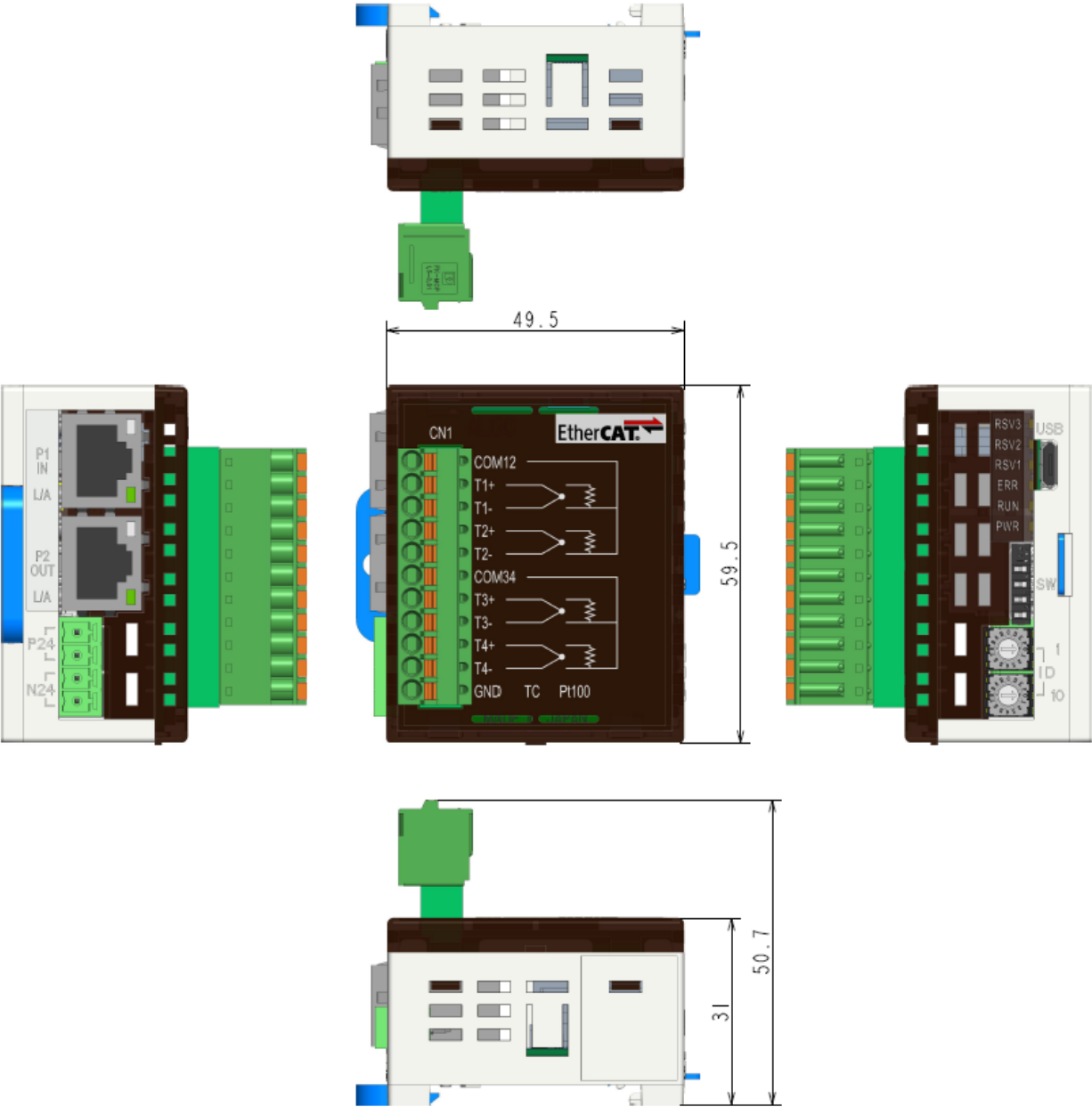
第8章 外形寸法

8-1 ECCBT40-x



単位 (mm)

8-2 ECCBT40-Wx



単位 (mm)

第9章 別売品

本製品に関する別売品を説明します。
型式や形状等は変更になる可能性がありますので、ご購入時は営業担当までお問い合わせください。

9－1 コネクタ

9－1－1 電源コネクタ

	品 名	型 式	入り数	備 考
	ちび丸くん 電源コネクタ(ねじ止め式)	CON-FNC-01005	5 個	
	ちび丸くん 電源コネクタ(プッシュイン式)	CON-FNC-05005	5 個	

9－1－2 端子台コネクタ

	品 名	型 式	入り数	備 考
	ちび丸くん端子台コネクタ 11 ピン(ねじ止め式)	CON-FNC-03010	10 個	
	ちび丸くん端子台コネクタ 11 ピン(プッシュイン式)	CON-FNC-07010	10 個	

第10章 製品保証内容

ご使用につきましては、以下の製品保証内容をご確認いただきます様、よろしくお願いいたします。

10-1 無償保証について

本製品の品質は十分に留意して製造していますが、万一、製品に当社側の責任による故障や瑕疵が発生し、無償保証期間中であった場合、当社はお買い上げいただいた販売店または当社営業窓口を通じて無償で製品を修理またはお取替えさせていただきます。但し、出張修理が必要な場合は、技術者派遣の実費費用を申し受けます。また、故障製品の取替えに伴う、現地再調整、試運転は当社責務外とさせていただきます。

10-1-1 無償保証期間

製品の無償保証期間は、「お買い上げ後 1 年」もしくは、「銘板に記載されている製造年月より 18 か月」のいずれか早く経過するまでの期間とさせていただきます。（有償修理品の故障に対しては、同一部位のみ修理後 3 か月）無償保証期間終了後は有償での修理になります。

10-1-2 無償保証範囲

使用状態、使用方法及び使用環境などが、取扱説明書、ユーザーズマニュアルなどに記載された条件、注意事項などに従った正常な状態で使用されている場合に限定させていただきます。

10-1-3 有償保証について

以下の場合は無償保証期間内であっても有償修理とさせていただきます。

- ・お客様における不適切な保管や取扱い、不注意、過失、などにより生じた故障及びお客様のハードウェア、ソフトウェア設計内容に起因した故障。
- ・当社が承認する作業員以外による改造などの手を加えたことに起因する故障。
- ・火災、異常電圧などの不可抗力による外部要因及び地震、落雷、風水害などの天変地異による故障。
- ・納入後の輸送（移動）時の落下、衝撃など貴社の取扱い不適当により生じた故障損害の場合。

10-2 修理について

修理はセンドバックによる当社工場修理を原則とさせていただきます。この場合、弊社工場への送料はお客様負担にてお願いいたします。

修理期間は原則として修理品到着後、1 週間以内に修理見積書の提出もしくは症状確認結果のご連絡をさせていただきます。

修理見積承認後、2 週間以内に修理品を返却させていただきます。但し、故障内容によっては 2 週間以上要することがあります。

10-3 生産中止後の有償修理期間について

生産中止した機種（製品）につきましては、生産を中止した年月より起算して 7 年間の範囲で修理を実施いたします。但し、電子部品などのライフサイクルが短く、調達や生産が困難となる場合があります。

生産中止後の製品供給（補用品も含む）はできません。

10-4 機会損失などの保証責任の除外

無償保証期間内外を問わず、当社製品の故障に起因するお客様あるいはお客様の顧客側での機会損失ならびに当社製品以外への損傷、その他業務に対する補償は当社の保証外とさせていただきます。

10-5 製品の適用について

当社製品をご使用いただくにあたりましては、万一、故障・不具合などが発生した場合でも重大な事故に至らない用途である事及び故障・不具合発生時にはバックアップやフェールセーフ機能が効き外部でシステム的に実施されていることをご使用の条件とさせていただきます。

当社製品は人命や財産に大きな影響が予測される用途へのご使用については当社製品の適用を除外させていただきます。

ユーザズマニュアル取扱い上のご注意

- (1) 本書の内容の一部または全部を、無断で複写、複製、掲載することは固くお断りします。
- (2) 本書の内容に関しては、製品改良のため、お断りなく仕様などを変更することがありますのでご了承ください。
- (3) 本書の内容に関しては万全を期しておりますが、万一ご不審な点や誤りなどお気づきのことがございましたら
お手数ですが弊社までご連絡ください。その際、巻末記載の書籍番号も併せてお知らせください。

書籍番号 72EC50021A

2026年 8月 初版

 株式会社アルゴシステム

本社
〒587-0021 大阪府堺市美原区小平尾656番地

TEL(072)362-5067
FAX(072)362-4856

ホームページ <http://www.algosystem.co.jp/>