

ユーザーズマニュアル

**EtherCATシリーズ
アナログ入出力ユニット
(MIL)**

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。

安全にお使いいただく為に

[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。



注意

誤った取扱いをすると、傷害や軽傷を負う可能性及び物的損害の発生が想定される場合を示します。

(なお、注意に記載した事項でも状況によっては重大な事故に結びつく場合もありますので、必ずお守りください。)



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、電気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

- 電源に最大 DC30V 以上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。
- 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。
- 取付けネジ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。
- 端子ネジ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。

目次

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 通信仕様	1-2
1-4 アナログ入力部仕様	1-2
1-5 アナログ出力部仕様	1-3
1-6 梱包内容	1-3

第2章 各部の名称

2-1 4チャンネルアナログ入力ユニット／4チャンネルアナログ出力ユニット	2-1
---------------------------------------	-----

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

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	4-3
4-1-2 PDO マッピング	4-5
4-2 プロファイルエリア	4-8
4-2-1 パラメータ(プロファイルエリア)	4-10

第5章 設置

5-1 取付け場所	5-1
5-2 DIN レールによる取付け	5-2
5-3 ネジによる取付け	5-3

第6章 接続

6-1 4チャンネルアナログ入力ユニット接続図	6-1
6-2 4チャンネルアナログ出力ユニット接続図	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 4チャンネルアナログ入力ユニット/4チャンネルアナログ出力ユニット	8-1
---------------------------------------	-----

第9章 別売品

9-1 EtherCAT ケーブル	9-1
-------------------	-----

はじめに

1) 概要

本製品は、EtherCAT 通信に対応したアナログ入出力スレーブユニットです。

本製品の特長を以下に示します。

- EtherCAT スレーブチップに Beckhoff 社製 ET1100 を搭載
- アナログのコネクタには MIL コネクタを採用
- アナログの入出力データのユーザー校正が可能
- アナログ入力ユニットは、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)
- アナログ出力ユニットは、通信異常時出力設定可能
(OV 出力、出力データ保持、最小データ出力、最大データ出力、ユーザー設定出力)

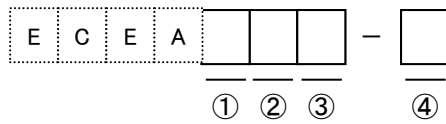
名 称	型 式
4 チャンネルアナログ入力ユニット	ECEA400-□
4 チャンネルアナログ出力ユニット	ECEA040-□

※ □はバージョンを表します。

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

2) 製品型式体系

本体



①入力点数及びチャンネル数

該当なし : 0

1～9 まで : 1～9

16 : F

32 : W

②出力点数及びチャンネル数

該当なし : 0

1～9 まで : 1～9

16 : F

32 : W

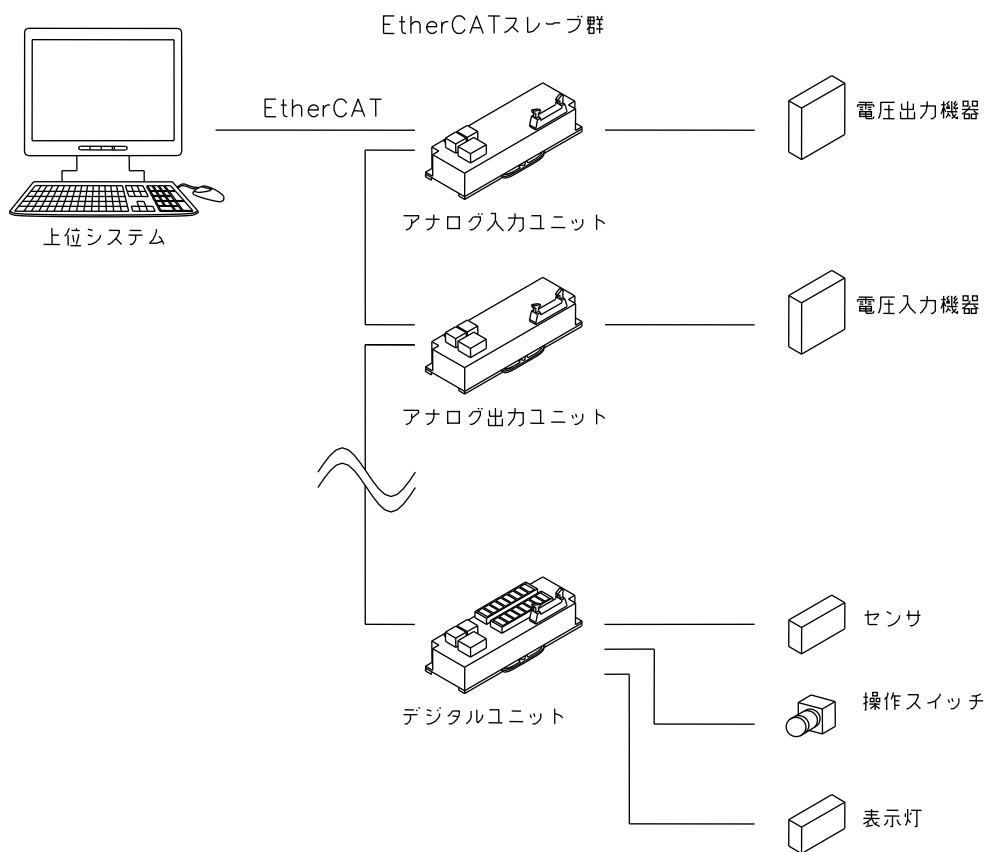
③その他識別(付帯及びオプション等含む)

0～9, A～F

④バージョン及び履歴

0～9, A～F

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 電氣仕様

項 目		仕 様	
電源	定格電圧	DC24V	
	電圧許容範囲	DC20.4~26.4V	
	内部消費電流	4チャンネルアナログ入力ユニット (ECEA400-□)	200mA 以下
		4チャンネルアナログ出力ユニット (ECEA040-□)	300mA 以下
ステータス LED (POWER)		グリーン	

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	0~55°C
	保存周囲温度	-25~70°C
	使用周囲湿度	30~90%RH(結露無きこと)
	保存周囲湿度	30~90%RH(結露無きこと)
	使用雰囲気	腐食性ガス無きこと
電氣的環境	耐インパルスノイズ(電源間) (ノイズシミュレータによる)	ノイズ電圧±1KV、ノイズ幅 1 μs、 立上がり 1ns、繰返し周波数 16ms
	ファーストランジェントバースト	IEC61000-4-4 レベル 3 ±2KV
	耐静電気放電	IEC61000-4-2 レベル 3 ±6KV(接触放電法)
	絶縁抵抗	充電部端子とI/O 一括⇔FG 間 DC500V 絶縁抵抗計にて 10MΩ 以上
	耐電圧	充電部端子とI/O 一括⇔FG 間 AC1000V 1 分間
質量	約 0.18kg	
外形寸法	56(W) x 170(H) x 27.3(D) (突起部含まず)	

1-3 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
通信制御 IC	ET1100
EtherCAT PHY	KSZ8721BL
通信方式	IEEE802.3u (100Base-TX)
絶縁方式	パルストランス絶縁
ステータス LED	RUN(緑)、ERR(赤) L/A IN(緑)、L/A OUT(緑)
外部インタフェース	RJ-45 x 2

1-4 アナログ入力部仕様

項目	仕様	
分解能	16ビット	
入力チャンネル数	4	
変換時間(ms)	2	
入力レンジ	電圧	0~5V(インピーダンス約 100k Ω)
		0~10V(インピーダンス約 100k Ω)
		-5~5V(インピーダンス約 100k Ω)
		-10~10V(インピーダンス約 100k Ω)
	電流	0~20mA(インピーダンス約 250 Ω)
		4~20mA(インピーダンス約 250 Ω)
入力レンジ切換え	ディップスイッチの設定による	
OFFSET GAIN 設定	キャリブレーション機能	
精度	$\pm 0.2\%$ /FS(25 $^{\circ}$ C)	
	$\pm 0.5\%$ /FS(0~50 $^{\circ}$ C)	
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 サンプリング回数 2、4、8、16、32、64、128 回	
絶縁方式	デジタル・アイソレータ(入力端子-内部回路間)	
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	HIF3BA-16D-2.54R(ヒコ電機製)	

1-5 アナログ出力部仕様

項目		仕様
分解能		16ビット
出力チャンネル数		4
変換時間(ms)		2
出力レンジ	電圧	0~5V(負荷 10k Ω 以上)
		0~10V(負荷 10k Ω 以上)
		-5~5V(負荷 10k Ω 以上)
		-10~10V(負荷 10k Ω 以上)
	電流	0~20mA(負荷 500 Ω)
		4~20mA(負荷 500 Ω)
出力レンジ切換え		ディップスイッチの設定による
OFFSET GAIN 設定		キャリブレーション機能
入力遅れ時間(ms)		2ms 以下
精度	$\pm 0.2\%$ /FS(25 $^{\circ}$ C)	
	$\pm 0.5\%$ /FS(0~50 $^{\circ}$ C)	
絶縁方式		デジタル・アイソレータ(出力端子-内部回路間)
変換タイミング		常時変換
外部インタフェース		HIF3BA-16D-2.54R(ヒロセ電機製)

1-6 梱包内容

名称	員数	備考
本体	1台	

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。

EtherCAT ケーブル(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 4チャンネルアナログ入力ユニット／4チャンネルアナログ出力ユニット

4チャンネルアナログ入力ユニット : ECEA400-□

4チャンネルアナログ出力ユニット : ECEA040-□

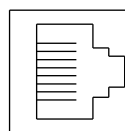
※ 写真は、ECEA400-□を使用



EtherCAT 通信コネクタ (ECAT IN, ECAT OUT)

ECEA400-□/ECEA040-□共通

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+

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5以上)

推奨コネクタ : J00026A2001(テレガートナー製)

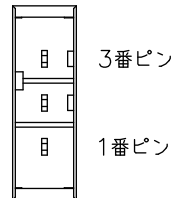
推奨ケーブル : IETP26-SB(日本電線工業製)

※ 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



DC24V電源供給コネクタ (PWR1, PWR2)

ECEA400-□/ECEA040-□共通



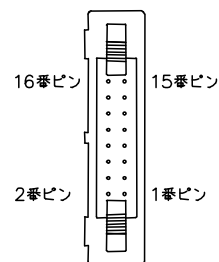
1	+24V
2	0V
3	FG

適合コネクタ : 1-178128-3(タイコ エレクトロニクス製)

適合コンタクト: 1-175196-3(タイコ エレクトロニクス製)

適合電線 : AWG#20~AWG#16

コネクタ (ANALOG IN, ANALOG OUT)



ECEA400-□

IN			
16	AGND	15	ION3
14	ADIN3	13	ADIN3
12	AGND	11	ION2
10	ADIN2	9	ADIN2
8	AGND	7	ION1
6	ADIN1	5	ADIN1
4	AGND	3	ION0
2	ADIN0	1	ADIN0

ECEA040-□

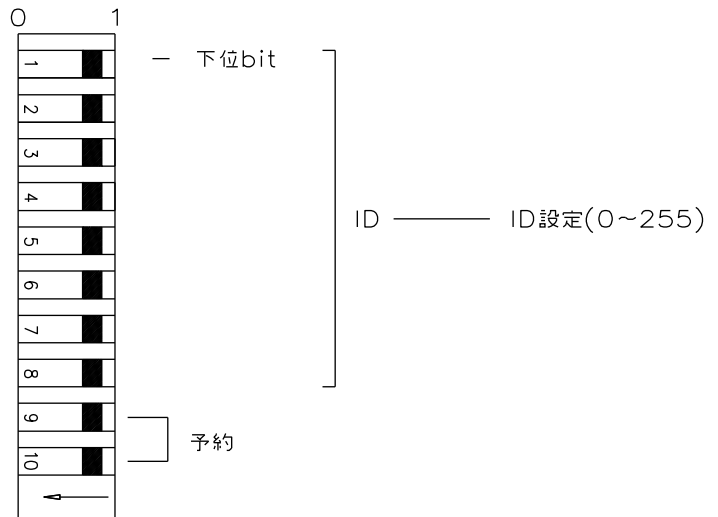
OUT			
16	AGND	15	AGND
14	IOUT3	13	VOUT3
12	AGND	11	AGND
10	IOUT2	9	VOUT2
8	AGND	7	AGND
6	IOUT1	5	VOUT1
4	AGND	3	AGND
2	IOUT0	1	VOUT0

電流入力使用時は、ADINx と IONx をショートしてください。

推奨適合コネクタ: HIF3BA-16D-2.54R(ヒロセ電機製)

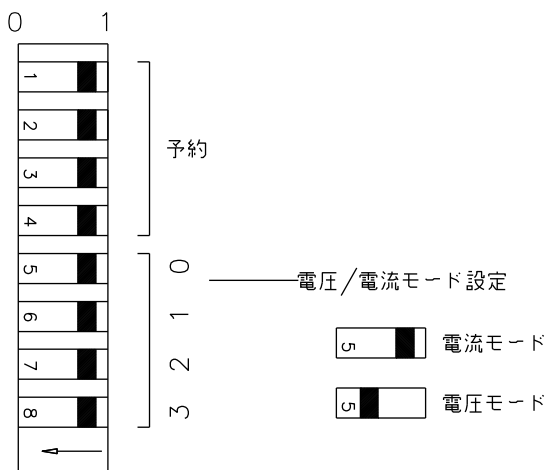


ディップスイッチ (SW1)
ECEA400-□/ECEA040-□共通





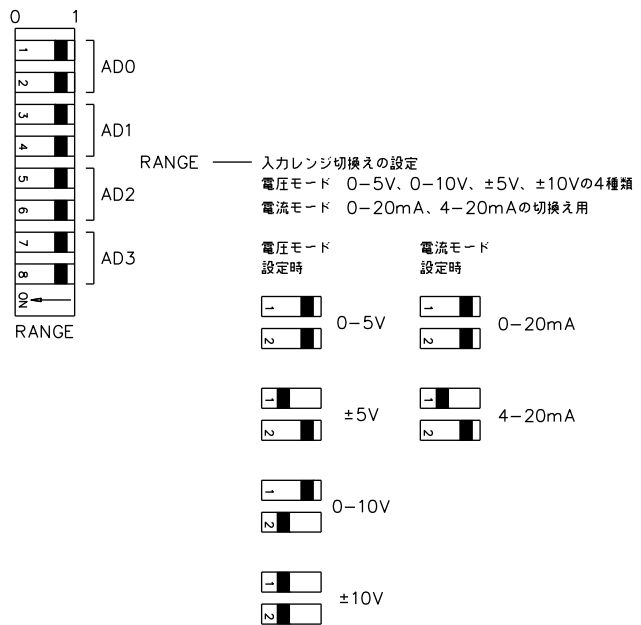
動作モード設定スイッチ (SW2)
ECEA400-□/ECEA040-□共通



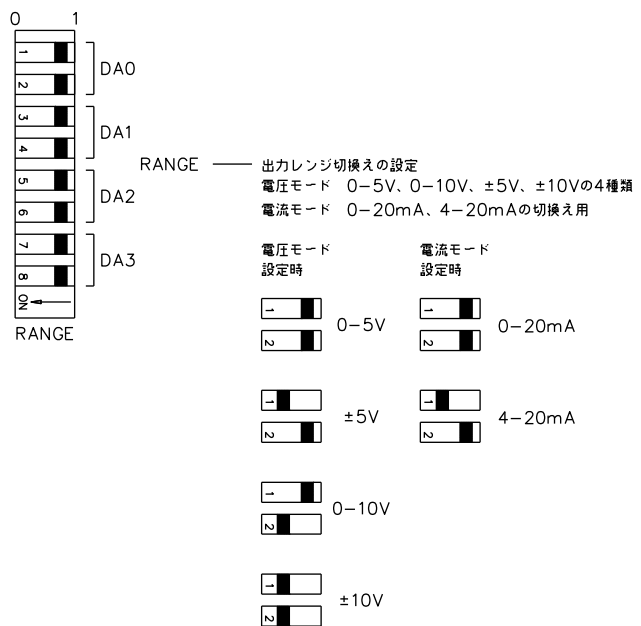


レンジ設定スイッチ (SW3)

アナログ入力ユニット (ECEA400-□)



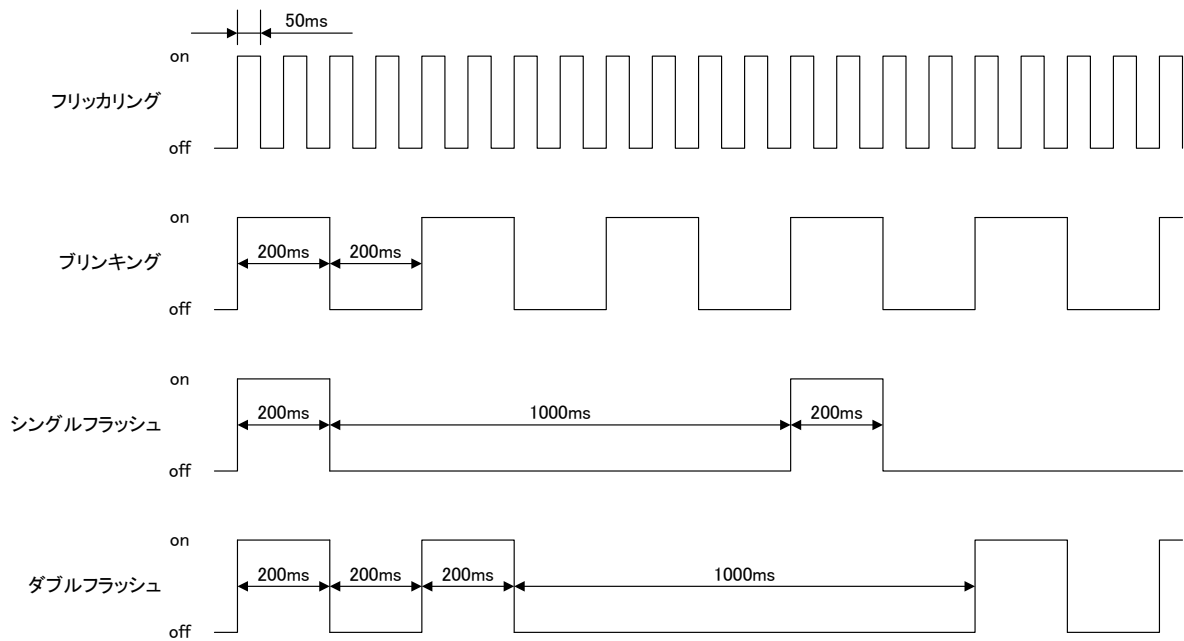
アナログ出力ユニット (ECEA040-□)



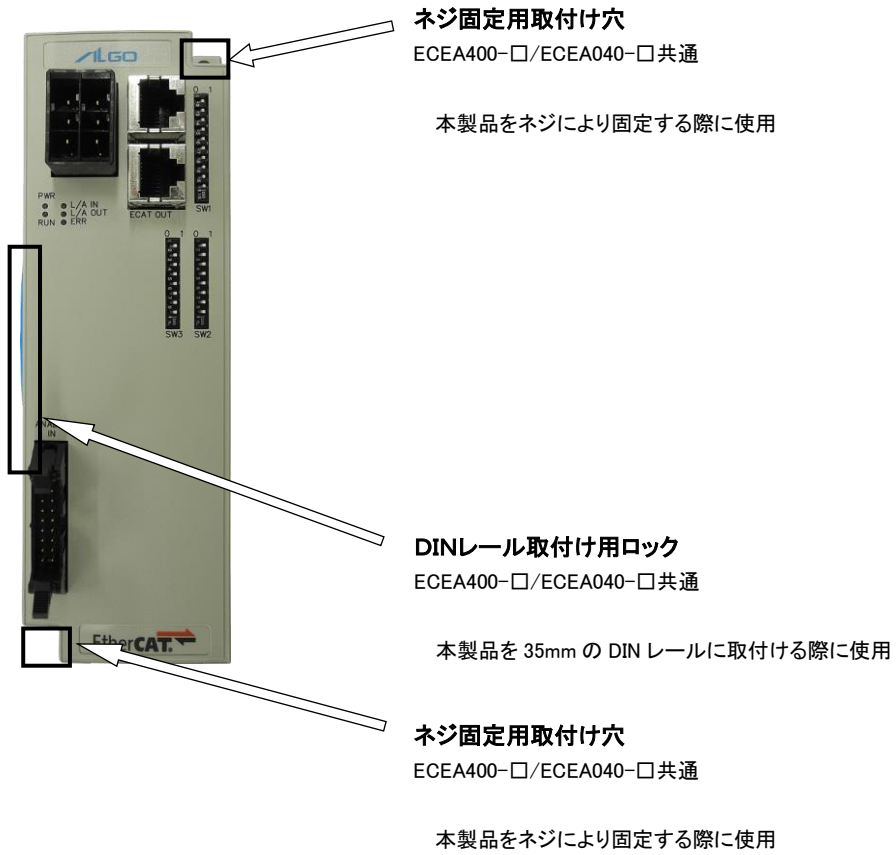


電源・通信 ステータスLED
ECEA400-□/ECEA040-□共通

- PWR : 電源 ON 時点灯
- RUN : 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
- L/A IN : ECAT IN コネクタで LINK 確立後動作中、フリッカリング
: ECAT IN コネクタで物理層 LINK 確立時、点灯
: ECAT IN コネクタで物理層 LINK 未確立時、消灯
- L/A OUT : ECAT OUT コネクタで LINK 確立後動作中、フリッカリング
: ECAT OUT コネクタで物理層 LINK 確立時、点灯
: ECAT OUT コネクタで物理層 LINK 未確立時、消灯
- ERR : 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



LED 点滅状態のタイミング



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、デジチェーン、ドロップラインをサポートします。

EtherCAT 転送方法はマスターから送信されたフレームがスレーブ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スレーブドライブは、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、DipSW1 で 8Bit スレーブアドレス 0~255 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 マスタ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ー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。

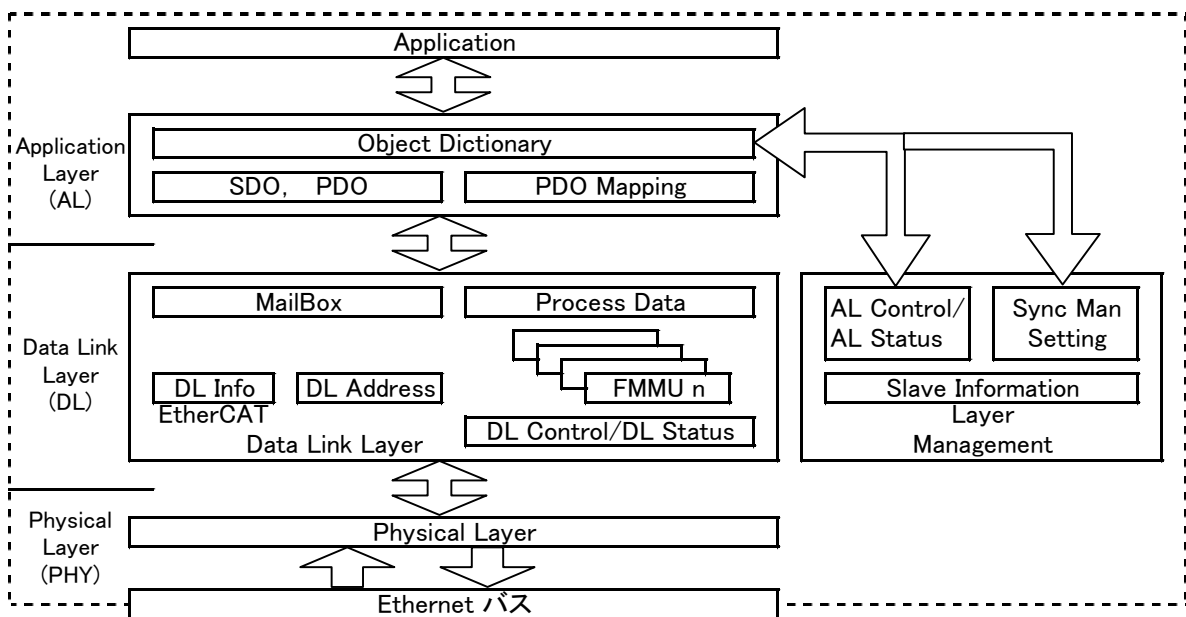


図 3-3-1-1 オブジェクトディクショナリとデバイスモデル

- 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スタンダードの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。マスター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。

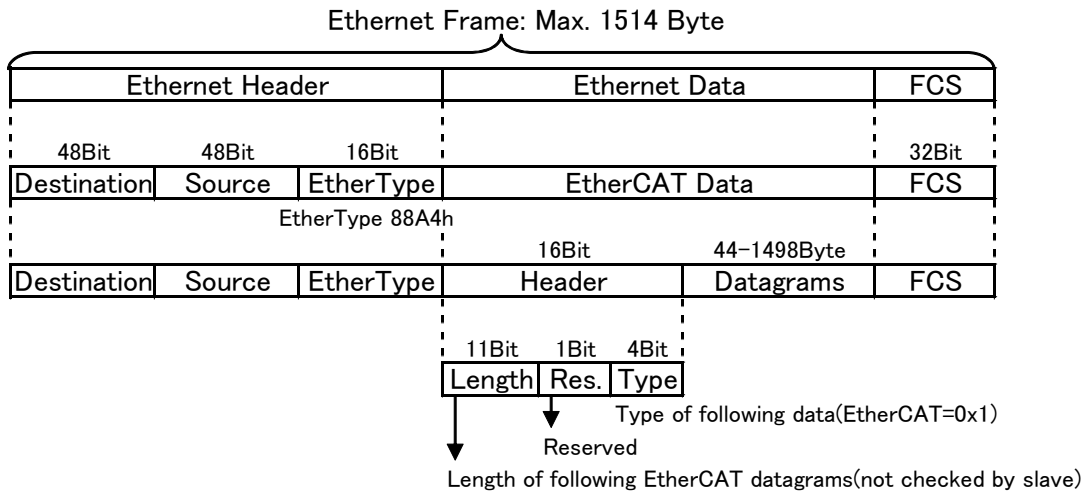


図 3-3-2-1 Ethernet Frame 上の EtherCAT Data

■ 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。

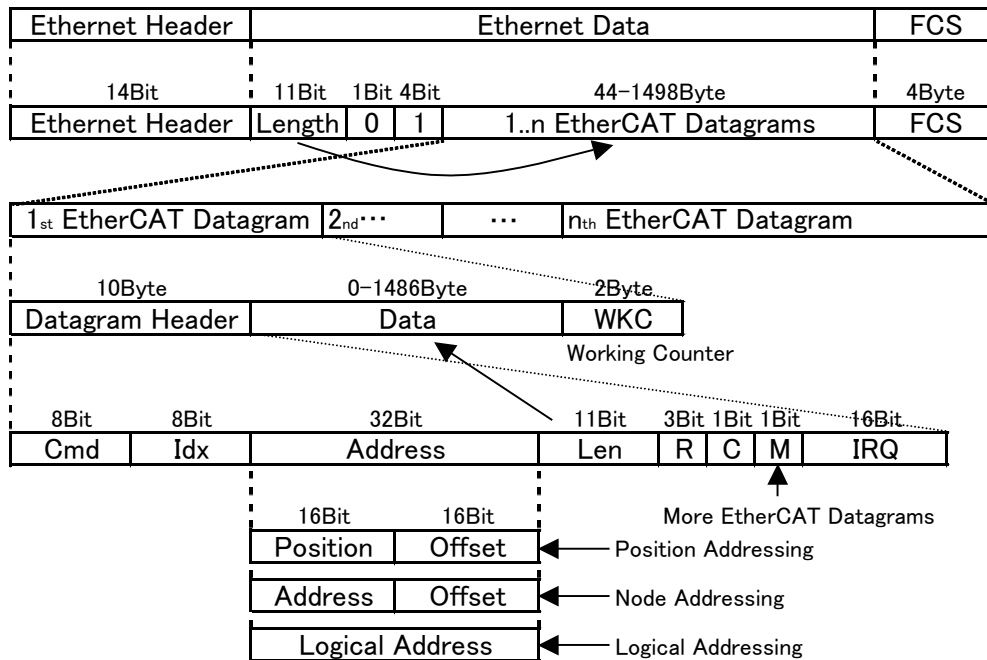


図 3-3-2-2 EtherCAT Datagram

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 スレーブアドレス ・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	各スレーブは位置をインクリメントし、Position=0 のスレーブ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スレーブ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。
BloadCast	Position	WORD	各スレーブ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スレーブ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	全スレーブ、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	全スレーブ、メモリ領域にデータをセット。
9(0x09)	BRW	Broadcast ReadWrite	全スレーブ、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。他のスレーブ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。他のスレーブ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、マスターとスレーブ内の EtherCAT デバイスにより独立して動作します。
同期モードは、標準として以下の 3 つの通信方式があります。

1) フリーランモード

スレーブ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。

2) SM イベント同期モード

スレーブアプリケーションは、サイクル出力が送信される時に、SM2 イベントに同期します。

また、サイクルが送信される時に、SM3 イベントに同期します。

3) SYNC イベント同期モード

スレーブアプリケーションは、SYNC0 または SYNC1 イベントに同期します。

3-3-4 EtherCAT State Machine

EtherCAT State Machine(ESM)はマスターとスレーブ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、マスターからの要求で行います。

マスターはスレーブの 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。スレーブはローカルの 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、スレーブはエラーフラグにより応答します。

EtherCAT スレーブがサポートする 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)

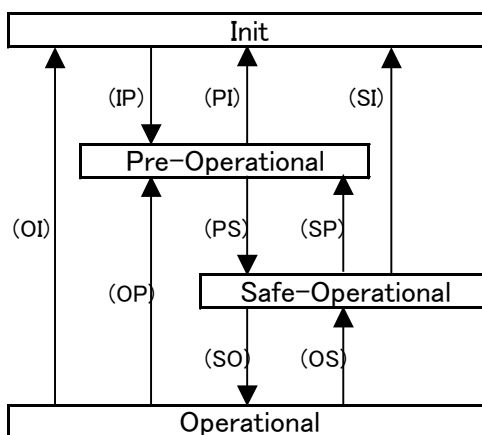


図 3-3-4-1 EtherCAT State Machine

表 3-3-4-1 State 遷移とローカルマネージメントサービス

State/State Change	図中記号	サービス
INIT	Init	マスターはスレーブ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	スレーブが MailBox をサポートする場合、MailBox 通信が行えます。マスターとスレーブは、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、入力データのためのやりとりです。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、マスターからスレーブへ RxPDO(受信 PDO)、スレーブからマスターへ 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、ユーザー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、ユーザーが PDO マッピングの変更を行う必要はありません。

以下に EtherCAT アナログユニットの PDO マッピングを示します。

表 3-4-1-1 EtherCAT A/D 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 A/D 入力(0x6010:01)	UINT16	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 A/D 入力(0x6011:01)	UINT16	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 A/D 入力(0x6012:01)	UINT16	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 A/D 入力(0x6013:01)	UINT16	RO	No
0x02	CH4 断線検出(0x6013:02)	UINT16	RO	No

表 3-4-1-2 EtherCAT D/A ユニット PDO メモリマッピング

Index	名称	機能		
0x1600	受信 PDO マッピング 1	RxPDO1 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	RW	No
0x01	CH1 D/A 出力(0x7010:01)	UINT16	RW	No

Index	名称	機能		
0x1601	受信 PDO マッピング 2	RxPDO2 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	RW	No
0x01	CH2 D/A 出力(0x7011:01)	UINT16	RW	No

Index	名称	機能		
0x1602	受信 PDO マッピング 3	RxPDO3 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	RW	No
0x01	CH3 D/A 出力(0x7012:01)	UINT16	RW	No

Index	名称	機能		
0x1603	受信 PDO マッピング 4	RxPDO4 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	RW	No
0x01	CH4 D/A 出力(0x7013:01)	UINT16	RW	No

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	
0x1018	-	RECORD	アイデンティティ	-	-	
	0x00	-	エン트리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	
0x1029	-	ARRAY	エラービヘイビア(Not Support)	-	-	
	0x00	-	エン트리数	UINT8	RO	
	0x01	-	コミュニケーションエラー	UINT8	RO	
	0x02	-	アプトプットエラー	UINT8	RO	
	0x03	-	インプットエラー	UINT8	RO	
0x1600 ~ 0x1603	-	RECORD	受信 RxPDO マッピング	PDO Mapping	-	
	0x00	-	RxPDO へのエン트리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	-	送信 TxPDO マッピング	PDO Mapping	-	
0x1A00 ~ 0x1A03	0x00	-	TxPDO へのエン트리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트리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	
0x04		-	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	-	ARRAY	SM0~SM3 PDO Assignment	-	-
~	0x00	-	エン트리数	UINT8	RO
0x1C13	0x01	-	PDO で割り当てられたオブジェクト	UINT16	RW(RO)
~	~				
	0x04				
0x1C32	-	RECORD	SM0~SM3 Synchronization	-	-
~	0x00	-	同期パラメータ数	UINT8	RO
0x1C33	0x01	-	同期タイプ	UINT16	RW(RO)
	0x02	-	サイクルタイム	UINT32	RW(RO)
	0x03	-	シフトタイム	UINT32	RW(RO)

0x1000~0x1FFF でリストにないインデックスは、予約領域です。

Index	名称	機能		
0x100A	ソフトウェアバージョン	スレーブ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		
0x1018	アイデンティティ	スレーブ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트리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		
0x1029	エラービヘイビア(Not Support)	スレーブのエラービヘイビア情報を示します。		
Sub-Index	機能	データタイプ	アクセス方向	PDO map
0x00	エン트리数	UINT8	RO	No
0x01	コミュニケーションエラー	UINT8	RO	No
0x02	アウトプットエラー	UINT8	RO	No
0x03	インプットエラー	UINT8	RO	No

4-1-2 PDO マッピング

EtherCAT アナログユニットでは、マスタースレーブ間の通信の転送データを事前に割り付けられており、ユーザーは変ることなく、PDO にアクセスすることができます。

以下に 0x1600~0x1603、0x1A00~0x1A03 の PDO マッピングエントリーの詳細を示します。

● 0x1600~0x1603:受信 PDO マッピング

Index	名称	機能		
0x1600 ~ 0x1603	受信 PDO マッピング 1~4	RxPDO1~4 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 D/A 出力 (0x7010~0x7013:0x01)	UINT16	RW	No

※ CH1~4 D/A 出力は D/A ユニットのみ有効です。

● 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 A/D 入力 (0x6010~0x6013:0x01)	UINT16	RW	No
0x02	CH1~4 断線検出 (0x6010~0x6013:0x02)	UINT16	RW	No

※ CH1~4 A/D 入力、断線検出は A/D ユニットのみ有効です。

● 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 (Not Support)	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 <u>フリーラン</u> 0x01 <u>SM イベント同期</u> 0x02 <u>SYNC0 イベント同期</u> 0x03 <u>SYNC1 イベント同期</u>	UINT16	RW(RO)	No
0x02	Cycle Time マスタースレーブ間の通信周期を設定できません。(単位 ns) 最小: 1000000(ns) 最大: 100000000(ns)	UINT32	RW(RO)	No
0x03	Shift Time	UINT32	RW(RO)	No

● 0x1C33:SyncManager3 Synchronization

Index	名称	機能		
0x1C33	Sync Manager 3 Synchronization (Not Support)	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 <u>フリーラン</u> 0x01 <u>SM イベント同期</u> 0x02 <u>SYNC0 イベント同期</u> 0x03 <u>SYNC1 イベント同期</u>	UINT16	RO	No
0x02	Cycle Time マスタースレーブ間の通信周期を確認できません。(単位 ns)	UINT32	RO	No
0x03	Shift Time(Not Support)	UINT32	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 A/D 入力データ	UINT16	RO
	0x02	CH1 断線検出	UINT16	RO
0x6011	0x00	エントリー数	UINT8	RO
	0x01	CH2 A/D 入力データ	UINT16	RO
	0x02	CH2 断線検出	UINT16	RO
0x6012	0x00	エントリー数	UINT8	RO
	0x01	CH3 A/D 入力データ	UINT16	RO
	0x02	CH3 断線検出	UINT16	RO
0x6013	0x00	エントリー数	UINT8	RO
	0x01	CH4 A/D 入力データ	UINT16	RO
	0x02	CH4 断線検出	UINT16	RO
0x7010	0x00	エントリー数	UINT8	RO
	0x01	CH1 D/A 出力データ	UINT16	RW
0x7011	0x00	エントリー数	UINT8	RO
	0x01	CH2 D/A 出力データ	UINT16	RW
0x7012	0x00	エントリー数	UINT8	RO
	0x01	CH3 D/A 出力データ	UINT16	RW
0x7013	0x00	エントリー数	UINT8	RO
	0x01	CH4 D/A 出力データ	UINT16	RW
0x7020 (A/D ユニット)	0x00	エントリー数	UINT8	RO
	0x01	CH1 モード設定	UINT16	RW
	0x02	CH1 フィルタタイプ設定	UINT16	RW
	0x03	CH1 最大/最小除去設定	UINT16	RW
	0x04	CH1 サンプリング回数設定	UINT16	RW
0x7020 (D/A ユニット)	0x05	CH1 キャリブレーション設定	UINT16	RW
	0x00	エントリー数	UINT8	RO
	0x01	CH1 モード設定	UINT16	RW
	0x02	CH1 通信異常時出力設定	UINT16	RW
	0x03	CH1 通信異常時出力データ設定	UINT16	RW
0x04	CH1 キャリブレーション設定	UINT16	RW	

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
0x7021 (A/D ユニット)	0x00	エントリー数	UINT8	RO
	0x01	CH2 モード設定	UINT16	RW
	0x02	CH2 フィルタタイプ設定	UINT16	RW
	0x03	CH2 最大/最小除去設定	UINT16	RW
	0x04	CH2 サンプリング回数設定	UINT16	RW
	0x05	CH2 キャリブレーション設定	UINT16	RW
0x7021 (D/A ユニット)	0x00	エントリー数	UINT8	RO
	0x01	CH2 モード設定	UINT16	RW
	0x02	CH2 通信異常時出力設定	UINT16	RW
	0x03	CH2 通信異常時出力データ設定	UINT16	RW
	0x04	CH2 キャリブレーション設定	UINT16	RW
0x7022 (A/D ユニット)	0x00	エントリー数	UINT8	RO
	0x01	CH3 モード設定	UINT16	RW
	0x02	CH3 フィルタタイプ設定	UINT16	RW
	0x03	CH3 最大/最小除去設定	UINT16	RW
	0x04	CH3 サンプリング回数設定	UINT16	RW
	0x05	CH3 キャリブレーション設定	UINT16	RW
0x7021 (D/A ユニット)	0x00	エントリー数	UINT8	RO
	0x01	CH3 モード設定	UINT16	RW
	0x02	CH3 通信異常時出力設定	UINT16	RW
	0x03	CH3 通信異常時出力データ設定	UINT16	RW
	0x04	CH3 キャリブレーション設定	UINT16	RW
0x7023 (A/D ユニット)	0x00	エントリー数	UINT8	RO
	0x01	CH4 モード設定	UINT16	RW
	0x02	CH4 フィルタタイプ設定	UINT16	RW
	0x03	CH4 最大/最小除去設定	UINT16	RW
	0x04	CH4 サンプリング回数設定	UINT16	RW
	0x05	CH4 キャリブレーション設定	UINT16	RW
0x7023 (D/A ユニット)	0x00	エントリー数	UINT8	RO
	0x01	CH4 モード設定	UINT16	RW
	0x02	CH4 通信異常時出力設定	UINT16	RW
	0x03	CH4 通信異常時出力データ設定	UINT16	RW
	0x04	CH4 キャリブレーション設定	UINT16	RW

4-2-1 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 A/D データを示します。(A/D ユニットのみ)				
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	0x02
0x01	CH1 A/D 入力データ CH1 に入力される A/D データを表示します。	UINT16	RO	No	0x0000
		入力範囲	0-5V : 0x0000(0V)~0xFFFF(5V) 0-10V : 0x0000(0V)~0xFFFF(10V) ±5V : 0x0000(0V)~0x7FFF(+5V) 0x8000(-5V)~0xFFFF(0V) ±10V : 0x0000(0V)~0x7FFF(+10V) 0x8000(-10V)~0xFFFF(0V) 0-20mA: 0x0000(0mA)~0xFFFF(20mA) 4-20Ma: 0x0000(4mA)~0xFFFF(20mA)		
0x02	CH1 断線検出(電流・4-20mA 設定時のみ有効) CH1 の断線検出の状態を取得できます。 1mA 以下に電流値が落ちると断線となります。	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 A/D データを示します。(A/D ユニットのみ)				
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	0x02
0x01	CH2 A/D 入力データ CH2 に入力される A/D データを表示します。	UINT16	RO	No	0x0000
		入力範囲	0-5V : 0x0000(0V)~0xFFFF(5V) 0-10V : 0x0000(0V)~0xFFFF(10V) ±5V : 0x0000(0V)~0x7FFF(+5V) 0x8000(-5V)~0xFFFF(0V) ±10V : 0x0000(0V)~0x7FFF(+10V) 0x8000(-10V)~0xFFFF(0V) 0-20mA: 0x0000(0mA)~0xFFFF(20mA) 4-20mA: 0x0000(4mA)~0xFFFF(20mA)		
0x02	CH2 断線検出(電流・4-20mA 設定時のみ有効) CH2 の断線検出の状態を取得できます。 1mA 以下に電流値が落ちると断線となります。	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 A/D データを示します。(A/D ユニットののみ)				
0x6012					
Sub-Index	説明	データタイプ	アクセス方向	PDO map	初期値
0x00	エントリー数	UINT8	RO	No	0x02
0x01	CH3 A/D 入力データ CH3 に入力される A/D データを表示します。	UINT16	RO	No	0x0000
		入力範囲	0-5V : 0x0000(0V)~0xFFFF(5V) 0-10V : 0x0000(0V)~0xFFFF(10V) ±5V : 0x0000(0V)~0x7FFF(+5V) 0x8000(-5V)~0xFFFF(0V) ±10V : 0x0000(0V)~0x7FFF(+10V) 0x8000(-10V)~0xFFFF(0V) 0-20mA: 0x0000(0mA)~0xFFFF(20mA) 4-20mA: 0x0000(4mA)~0xFFFF(20mA)		
0x02	CH3 断線検出(電流・4-20mA 設定時のみ有効) CH3 の断線検出の状態を取得できます。 1mA 以下に電流値が落ちると断線となります。	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 A/D データを示します。(A/D ユニットののみ)				
0x6013					
Sub-Index	説明	データタイプ	アクセス方向	PDO map	初期値
0x00	エントリー数	UINT8	RO	No	0x02
0x01	CH4 A/D 入力データ CH4 に入力される A/D データを表示します。	UINT16	RO	No	0x0000
		入力範囲	0-5V : 0x0000(0V)~0xFFFF(5V) 0-10V : 0x0000(0V)~0xFFFF(10V) ±5V : 0x0000(0V)~0x7FFF(+5V) 0x8000(-5V)~0xFFFF(0V) ±10V : 0x0000(0V)~0x7FFF(+10V) 0x8000(-10V)~0xFFFF(0V) 0-20mA: 0x0000(0mA)~0xFFFF(20mA) 4-20mA: 0x0000(4mA)~0xFFFF(20mA)		
0x02	CH4 断線検出(電流・4-20mA 設定時のみ有効) CH4 の断線検出の状態を取得できます。 1mA 以下に電流値が落ちると断線となります。	BOOLEAN	RO	No	0
		入力範囲	0: 正常 1: 断線検出		

● 0x7010: CH1 出力データ

Index	CH1 出力される D/A データを示します。(D/A ユニットのみのみ)				
0x7010					
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	0x01
0x01	CH1 D/A 出力データ CH1 に出力される D/A データを表示します。	UINT16	RW	No	0x0000
		入力範囲	0-5V : 0x0000(0V)~0xFFFF(5V) 0-10V : 0x0000(0V)~0xFFFF(10V) ±5V : 0x0000(0V)~0x7FFF(+5V) 0x8000(-5V)~0xFFFF(0V) ±10V : 0x0000(0V)~0x7FFF(+10V) 0x8000(-10V)~0xFFFF(0V) 0-20mA: 0x0000(0mA)~0xFFFF(20mA) 4-20mA: 0x0000(4mA)~0xFFFF(20mA)		

● 0x7011: CH2 出力データ

Index	CH2 出力される D/A データを示します。(D/A ユニットのみのみ)				
0x7011					
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	0x01
0x01	CH2 D/A 出力データ CH2 に出力される D/A データを表示します。	UINT16	RW	No	0x0000
		入力範囲	0-5V : 0x0000(0V)~0xFFFF(5V) 0-10V : 0x0000(0V)~0xFFFF(10V) ±5V : 0x0000(0V)~0x7FFF(+5V) 0x8000(-5V)~0xFFFF(0V) ±10V : 0x0000(0V)~0x7FFF(+10V) 0x8000(-10V)~0xFFFF(0V) 0-20mA: 0x0000(0mA)~0xFFFF(20mA) 4-20mA: 0x0000(4mA)~0xFFFF(20mA)		

● 0x7012: CH3 出力データ

Index	CH3 出力される D/A データを示します。(D/A ユニットのみのみ)				
0x7012					
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	0x01
0x01	CH3 D/A 出力データ CH3 に出力される D/A データを表示します。	UINT16	RW	No	0x0000
		入力範囲	0-5V : 0x0000(0V)~0xFFFF(5V) 0-10V : 0x0000(0V)~0xFFFF(10V) ±5V : 0x0000(0V)~0x7FFF(+5V) 0x8000(-5V)~0xFFFF(0V) ±10V : 0x0000(0V)~0x7FFF(+10V) 0x8000(-10V)~0xFFFF(0V) 0-20mA: 0x0000(0mA)~0xFFFF(20mA) 4-20mA: 0x0000(4mA)~0xFFFF(20mA)		

● 0x7013:CH4 出力データ

Index	CH4 出力される D/A データを示します。(D/A ユニットのみの)				
0x7013					
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	0x01
0x01	CH4 D/A 出力データ CH4 に出力される D/A データを表示します。	UINT16	RW	No	0x0000
		入力範囲	0-5V : 0x0000(0V)~0xFFFF(5V) 0-10V : 0x0000(0V)~0xFFFF(10V) ±5V : 0x0000(0V)~0x7FFF(+5V) 0x8000(-5V)~0xFFFF(0V) ±10V : 0x0000(0V)~0x7FFF(+10V) 0x8000(-10V)~0xFFFF(0V) 0-20mA: 0x0000(0mA)~0xFFFF(20mA) 4-20mA: 0x0000(4mA)~0xFFFF(20mA)		

● 0x7020:CH1 設定データ(A/D ユニット)

Index	A/D 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	0x05
0x01	CH1 モード設定 CH1 のモードを切り替えます。 設定モード、キャリブレーションモード中はアナログ入出力を行いません。	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000: サンプリングモード 0x0001: 設定モード 0x0002: キャリブレーションモード 0x0003: チャンネル無効		
0x02	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。 (設定モード中のみ有効)	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		
0x03	CH1 最大/最小除外設定 CH1 の最大/最小除外を指定できます。 (設定モード中のみ有効)	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000: 除外しない 0x0001: 除外する		
0x04	CH1 サンプリング回数設定 CH1 のサンプリング回数を指定できます。 (設定モード中のみ有効)	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0~6 [0:2 回, 1:4 回, 2:8 回, 3:16 回, 4:32 回, 5:64 回, 6:128 回]		
0x05	CH1 キャリブレーション設定 CH1 のキャリブレーションを指定できます。 (キャリブレーションモード中のみ有効)	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000: キャリブレーション終了 0x0001: MIN 登録 0x0002: MAX 登録		

※1 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。

※2 フィルタタイプ設定、最大/最小除外設定、サンプリング回数設定は設定を変更した時点で不揮発メモリに保存されます。

※3 キャリブレーションはモード設定をキャリブレーションモードに設定した状態で、キャリブレーション設定に値を書き込んでください。

キャリブレーション設定に値を設定しますと、現在入力している値を最大値/最小値として登録します。

キャリブレーションしたいチャンネルに接続機器から0%及び100%に相当する電圧(または電流)を入力して実行してください。

1 回のモード変更で MIN 登録、MAX 登録を連続して行ってください。

(レンジはあらかじめ設定した状態で行ってください。)

● 0x7021:CH2 設定データ(A/D ユニット)

Index	A/D ユニットに対する設定を示します。				
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	0x05
0x01	CH2 モード設定 CH2 のモードを切り替えます。 設定モード、キャリブレーションモード中はアナログ入出力を行いません。	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000: サンプリングモード 0x0001: 設定モード 0x0002: キャリブレーションモード 0x0003: チャンネル無効		
0x02	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。 (設定モード中のみ有効)	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		
0x03	CH2 最大/最小除外設定 CH2 の最大/最小除外を指定できます。 (設定モード中のみ有効)	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000: 除外しない 0x0001: 除外する		
0x04	CH2 サンプリング回数設定 CH2 のサンプリング回数を指定できます。 (設定モード中のみ有効)	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0~6 [0:2 回, 1:4 回, 2:8 回, 3:16 回, 4:32 回, 5:64 回, 6:128 回]		
0x05	CH2 キャリブレーション設定 CH2 のキャリブレーションを指定できます。 (キャリブレーションモード中のみ有効)	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000: キャリブレーション終了 0x0001: MIN 登録 0x0002: MAX 登録		

※1 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。

※2 フィルタタイプ設定、最大/最小除外設定、サンプリング回数設定は設定を変更した時点で不揮発メモリに保存されます。

※3 キャリブレーションはモード設定をキャリブレーションモードに設定した状態で、キャリブレーション設定に値を書き込んでください。

キャリブレーション設定に値を設定しますと、現在入力している値を最大値/最小値として登録します。

キャリブレーションしたいチャンネルに接続機器から0%及び100%に相当する電圧(または電流)を入力して実行してください。

1 回のモード変更で MIN 登録、MAX 登録を連続して行ってください。

(レンジはあらかじめ設定した状態で行ってください。)

● 0x7022:CH3 設定データ(A/D ユニット)

Index	A/D ユニットに対する設定を示します。				
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	0x05
0x01	CH3 モード設定 CH3 のモードを切り替えます。 設定モード、キャリブレーションモード中はアナログ入出力を行いません。	UINT16	RW	NO	0x0000
		設定範囲	0x0000: サンプリングモード 0x0001: 設定モード 0x0002: キャリブレーションモード 0x0003: チャンネル無効		
0x02	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。 (設定モード中のみ有効)	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		
0x03	CH3 最大/最小除外設定 CH3 の最大/最小除外を指定できます。 (設定モード中のみ有効)	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000: 除外しない 0x0001: 除外する		
0x04	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。 (設定モード中のみ有効)	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0~6 [0:2 回, 1:4 回, 2:8 回, 3:16 回, 4:32 回, 5:64 回, 6:128 回]		
0x05	CH3 キャリブレーション設定 CH3 のキャリブレーションを指定できます。 (キャリブレーションモード中のみ有効)	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000: キャリブレーション終了 0x0001: MIN 登録 0x0002: MAX 登録		

※1 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。

※2 フィルタタイプ設定、最大/最小除外設定、サンプリング回数設定は設定を変更した時点で不揮発メモリに保存されます。

※3 キャリブレーションはモード設定をキャリブレーションモードに設定した状態で、キャリブレーション設定に値を書き込んでください。

キャリブレーション設定に値を設定しますと、現在入力している値を最大値/最小値として登録します。

キャリブレーションしたいチャンネルに接続機器から0%及び100%に相当する電圧(または電流)を入力して実行してください。

1 回のモード変更で MIN 登録、MAX 登録を連続して行ってください。

(レンジはあらかじめ設定した状態で行ってください。)

● 0x7023:CH4 設定データ(A/D ユニット)

Index	A/D ユニットに対する設定を示します。				
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	0x05
0x01	CH4 モード設定 CH4 のモードを切り替えます。 設定モード、キャリブレーションモード中はアナログ入出力を行いません。	UINT16	RW	NO	0x0000
		設定範囲	0x0000: サンプリングモード 0x0001: 設定モード 0x0002: キャリブレーションモード 0x0003: チャンネル無効		
0x02	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。 (設定モード中のみ有効)	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		
0x03	CH4 最大/最小除外設定 CH4 の最大/最小除外を指定できます。 (設定モード中のみ有効)	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000: 除外しない 0x0001: 除外する		
0x04	CH4 サンプリング回数設定 CH4 のサンプリング回数を指定できます。 (設定モード中のみ有効)	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0~6 [0:2 回, 1:4 回, 2:8 回, 3:16 回, 4:32 回, 5:64 回, 6:128 回]		
0x05	CH4 キャリブレーション設定 CH4 のキャリブレーションを指定できます。 (キャリブレーションモード中のみ有効)	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000: キャリブレーション終了 0x0001: MIN 登録 0x0002: MAX 登録		

※1 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。

※2 フィルタタイプ設定、最大/最小除外設定、サンプリング回数設定は設定を変更した時点で不揮発メモリに保存されます。

※3 キャリブレーションはモード設定をキャリブレーションモードに設定した状態で、キャリブレーション設定に値を書き込んでください。

キャリブレーション設定に値を設定しますと、現在入力している値を最大値/最小値として登録します。

キャリブレーションしたいチャンネルに接続機器から0%及び100%に相当する電圧(または電流)を入力して実行してください。

1 回のモード変更で MIN 登録、MAX 登録を連続して行ってください。

(レンジはあらかじめ設定した状態で行ってください。)

● 0x7020: CH1 設定データ(D/A ユニット)

Index	D/A ユニットに対する設定を示します。				
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	0x04
0x01	CH1 モード設定 CH1 のモードを切り替えます。 設定モード、キャリブレーションモード中はアナログ入出力を行いません。	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000: サンプリングモード 0x0001: 設定モード 0x0002: キャリブレーションモード 0x0003: チャンネル無効		
0x02	CH1 通信異常時出力設定 CH1 の通信異常時に出力する値を指定できます。 (設定モード中のみ有効)	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000: 0V 出力 0x0001: 出力データ保持 0x0002: 最小データ出力 0x0003: 最大データ出力 0x0004: ユーザー設定データ出力		
0x03	CH1 通信異常時出力データ設定 CH1 のユーザー設定出力データを指定できます。	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000~0xFFFF (実際の出力値は設定レンジによります)		
0x05	CH1 キャリブレーション設定 CH1 のキャリブレーションを指定できます。 (キャリブレーションモード中のみ有効)	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000: キャリブレーション終了 0x0001: MIN 登録 0x0002: MAX 登録		

※1 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。

※2 通信異常時出力設定、通信異常時出力データ設定は設定を変更した時点で不揮発メモリに保存されます。

※3 キャリブレーションはモード設定をキャリブレーションモードに設定した状態で、キャリブレーション設定に値を書き込んでください。

キャリブレーション設定に値を設定しますと、現在出力している値の書込みを実行します。

キャリブレーションしたいチャンネルに実際の出力電圧(または電流)が 0%及び 100%になるよう出力値を EtherCAT マスタから書き込んでいる状態で実行してください。

1 回のモード変更で MIN 登録、MAX 登録を連続して行ってください。

(レンジはあらかじめ設定した状態で行ってください。)

●0x7021:CH2 設定データ(D/A ユニット)

Index	D/A ユニットに対する設定を示します。				
Sub-Index	説明	データタイプ	アクセス方向	PDO map	初期値
0x7021					
0x00	エントリー数	UINT8	RO	No	0x04
0x01	CH2 モード設定 CH2 のモードを切り替えます。 設定モード、キャリブレーションモード中はアナログ入出力を行いません。	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000: サンプリングモード 0x0001: 設定モード 0x0002: キャリブレーションモード 0x0003: チャンネル無効		
0x02	CH2 通信異常時出力設定 CH2 の通信異常時に出力する値を指定できます。 (設定モード中のみ有効)	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000: 0V 出力 0x0001: 出力データ保持 0x0002: 最小データ出力 0x0003: 最大データ出力 0x0004: ユーザー設定データ出力		
0x03	CH2 通信異常時出力データ設定 CH2 のユーザー設定出力データを指定できます。	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000~0xFFFF (実際の出力値は設定レンジによります)		
0x05	CH2 キャリブレーション設定 CH2 のキャリブレーションを指定できます。 (キャリブレーションモード中のみ有効)	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000: キャリブレーション終了 0x0001: MIN 登録 0x0002: MAX 登録		

※1 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。

※2 通信異常時出力設定、通信異常時出力データ設定は設定を変更した時点で不揮発メモリに保存されます。

※3 キャリブレーションはモード設定をキャリブレーションモードに設定した状態で、キャリブレーション設定に値を書き込んでください。

キャリブレーション設定に値を設定しますと、現在出力している値の書込みを実行します。

キャリブレーションしたいチャンネルに実際の出力電圧(または電流)が 0%及び 100%になるよう出力値を EtherCAT マスタから書き込んでいる状態で実行してください。

1 回のモード変更で MIN 登録、MAX 登録を連続して行ってください。

(レンジはあらかじめ設定した状態で行ってください。)

● 0x7022: CH3 設定データ(D/A ユニット)

Index	D/A ユニットに対する設定を示します。				
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	0x04
0x01	CH3 モード設定 CH3 のモードを切り替えます。 設定モード、キャリブレーションモード中はアナログ入出力を行いません。	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000: サンプリングモード 0x0001: 設定モード 0x0002: キャリブレーションモード 0x0003: チャンネル無効		
0x02	CH3 通信異常時出力設定 CH3 の通信異常時に出力する値を指定できます。 (設定モード中のみ有効)	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000: 0V 出力 0x0001: 出力データ保持 0x0002: 最小データ出力 0x0003: 最大データ出力 0x0004: ユーザー設定データ出力		
0x03	CH3 通信異常時出力データ設定 CH3 のユーザー設定出力データを指定できます。	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000~0xFFFF (実際の出力値は設定レンジによります)		
0x05	CH3 キャリブレーション設定 CH3 のキャリブレーションを指定できます。 (キャリブレーションモード中のみ有効)	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000: キャリブレーション終了 0x0001: MIN 登録 0x0002: MAX 登録		

※1 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。

※2 通信異常時出力設定、通信異常時出力データ設定は設定を変更した時点で不揮発メモリに保存されます。

※3 キャリブレーションはモード設定をキャリブレーションモードに設定した状態で、キャリブレーション設定に値を書き込んでください。

キャリブレーション設定に値を設定しますと、現在出力している値の書込みを実行します。

キャリブレーションしたいチャンネルに実際の出力電圧(または電流)が 0%及び 100%になるよう出力値を EtherCAT マスタから書き込んでいる状態で実行してください。

1 回のモード変更で MIN 登録、MAX 登録を連続して行ってください。

(レンジはあらかじめ設定した状態で行ってください。)

● 0x7023: CH4 設定データ(D/A ユニット)

Index	D/A ユニットに対する設定を示します。				
Sub-Index	説明	データタイプ	アクセス方向	PDO map	初期値
0x7023					
0x00	エントリー数	UINT8	RO	No	0x04
0x01	CH4 モード設定 CH4 のモードを切り替えます。 設定モード、キャリブレーションモード中はアナログ入出力を行いません。	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000: サンプリングモード 0x0001: 設定モード 0x0002: キャリブレーションモード 0x0003: チャンネル無効		
0x02	CH4 通信異常時出力設定 CH4 の通信異常時に出力する値を指定できます。 (設定モード中のみ有効)	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000: 0V 出力 0x0001: 出力データ保持 0x0002: 最小データ出力 0x0003: 最大データ出力 0x0004: ユーザー設定データ出力		
0x03	CH4 通信異常時出力データ設定 CH4 のユーザー設定出力データを指定できます。	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000~0xFFFF (実際の出力値は設定レンジによります)		
0x05	CH4 キャリブレーション設定 CH4 のキャリブレーションを指定できます。 (キャリブレーションモード中のみ有効)	UINT16	RW	No	0x0000
		設定範囲	0x0000: キャリブレーション終了 0x0001: MIN 登録 0x0002: MAX 登録		

※1 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。

※2 通信異常時出力設定、通信異常時出力データ設定は設定を変更した時点で不揮発メモリに保存されます。

※3 キャリブレーションはモード設定をキャリブレーションモードに設定した状態で、キャリブレーション設定に値を書き込んでください。

キャリブレーション設定に値を設定しますと、現在出力している値の書込みを実行します。

キャリブレーションしたいチャンネルに実際の出力電圧(または電流)が 0%及び 100%になるよう出力値を EtherCAT マスタから書き込んでいる状態で実行してください。

1 回のモード変更で MIN 登録、MAX 登録を連続して行ってください。

(レンジはあらかじめ設定した状態で行ってください。)

第5章 設置

本章では、本製品の取付け場所、DIN レールによる取付け、ネジによる取付けを以下について説明します。

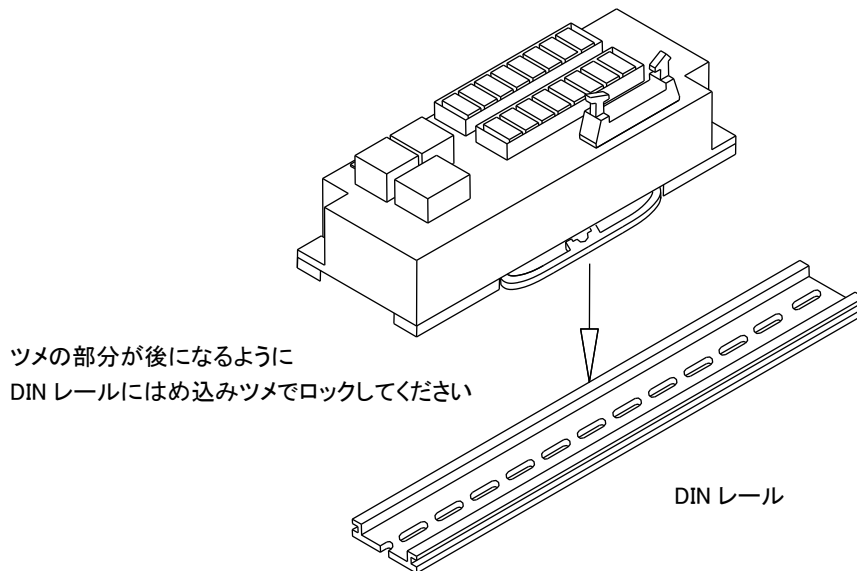
5-1 取付け場所

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	本製品の周辺部が、55°C以下となるように、制御盤の大きさ及び冷却の方法を検討の上、設計してください
発熱体の近くに取付ける場合	設置制御盤は本製品の周辺部が、55°C以下となるように、発熱体からの輻射熱や、対流による温度上昇を避けるようにしてください
振動源の近くに取付ける場合	設置制御盤は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に取付ける場合	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	設置制御盤は高温・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 ないでください

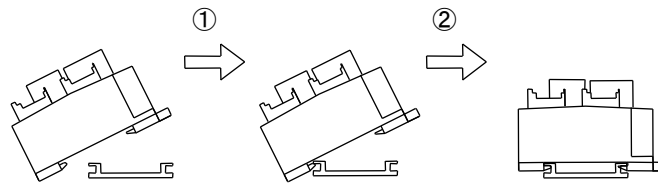
5-2 DIN レールによる取付け

35mm 幅の DIN レールに取付けが可能です。



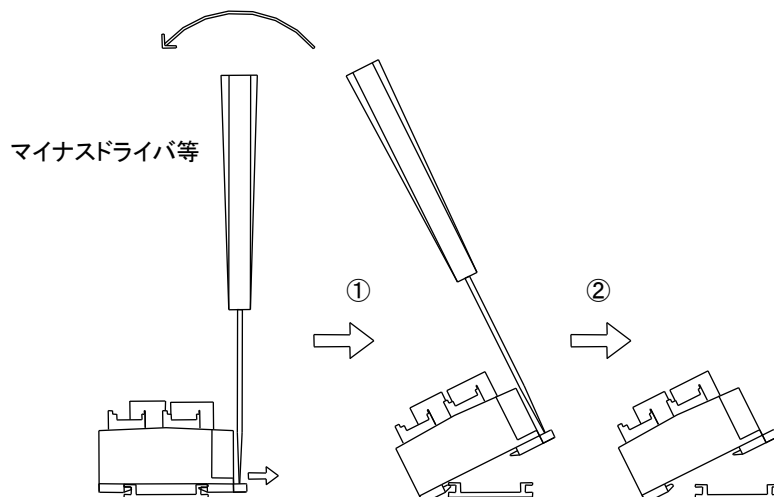
(1) 取付け方法

- ① 下図のように DIN レールに片側(DIN レール取付け用ロックのついてない方)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。



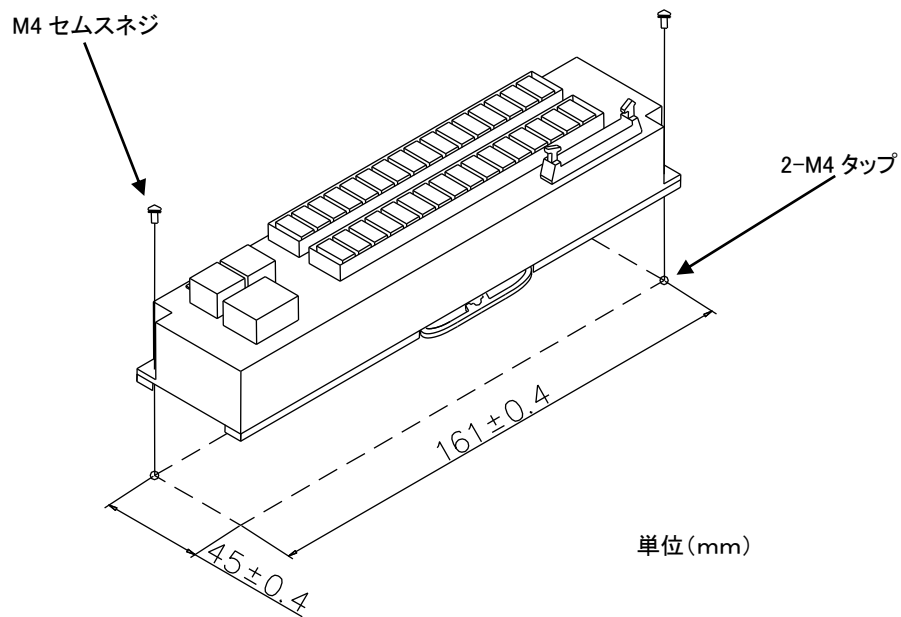
(2) 取外し方法

- ① 下図のようにマイナスドライバー等で 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。



5-3 ネジによる取付け

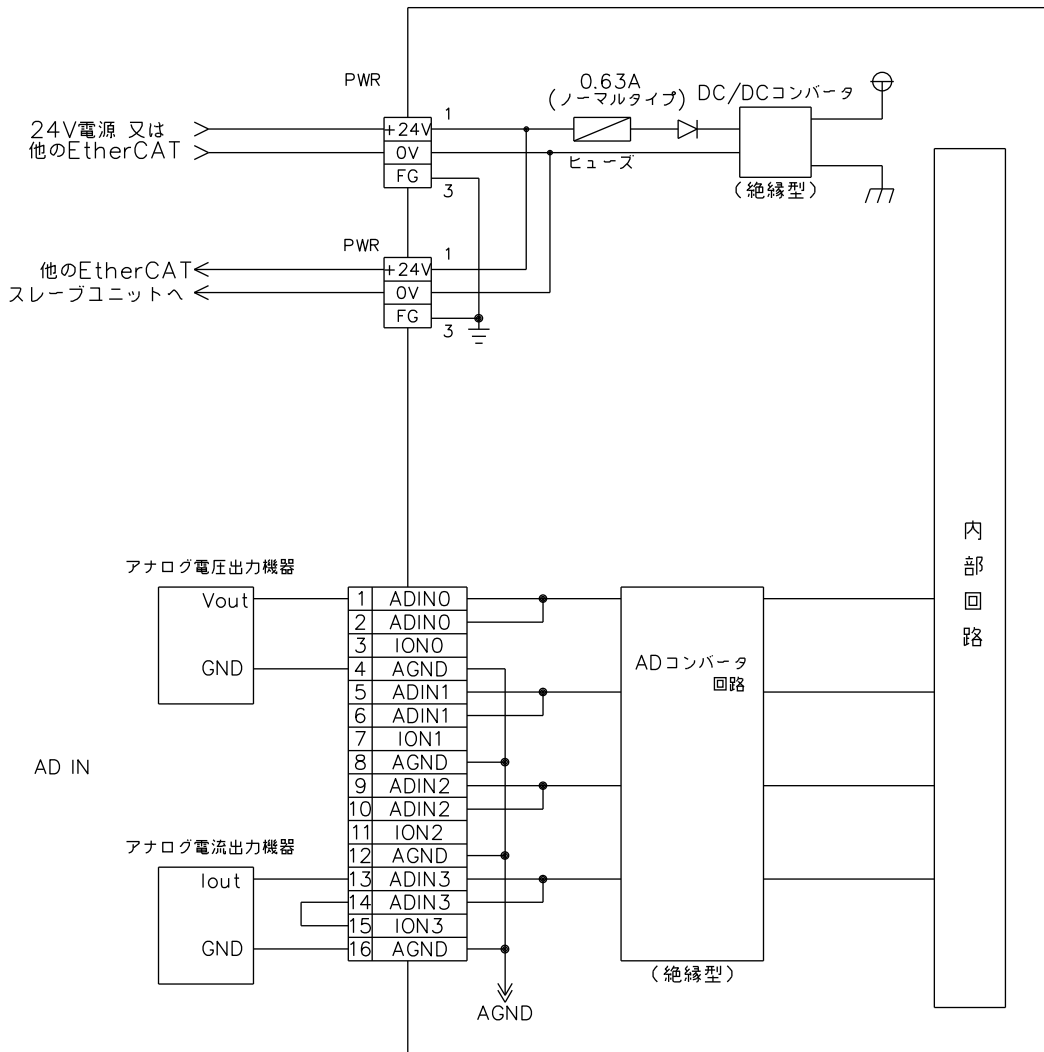
M4 セムスネジによる取付けが可能です。
ネジ締付けトルク: $0.6 \sim 1.08 \text{ N} \cdot \text{m}$ ($6.2 \sim 11 \text{ kgf} \cdot \text{cm}$)



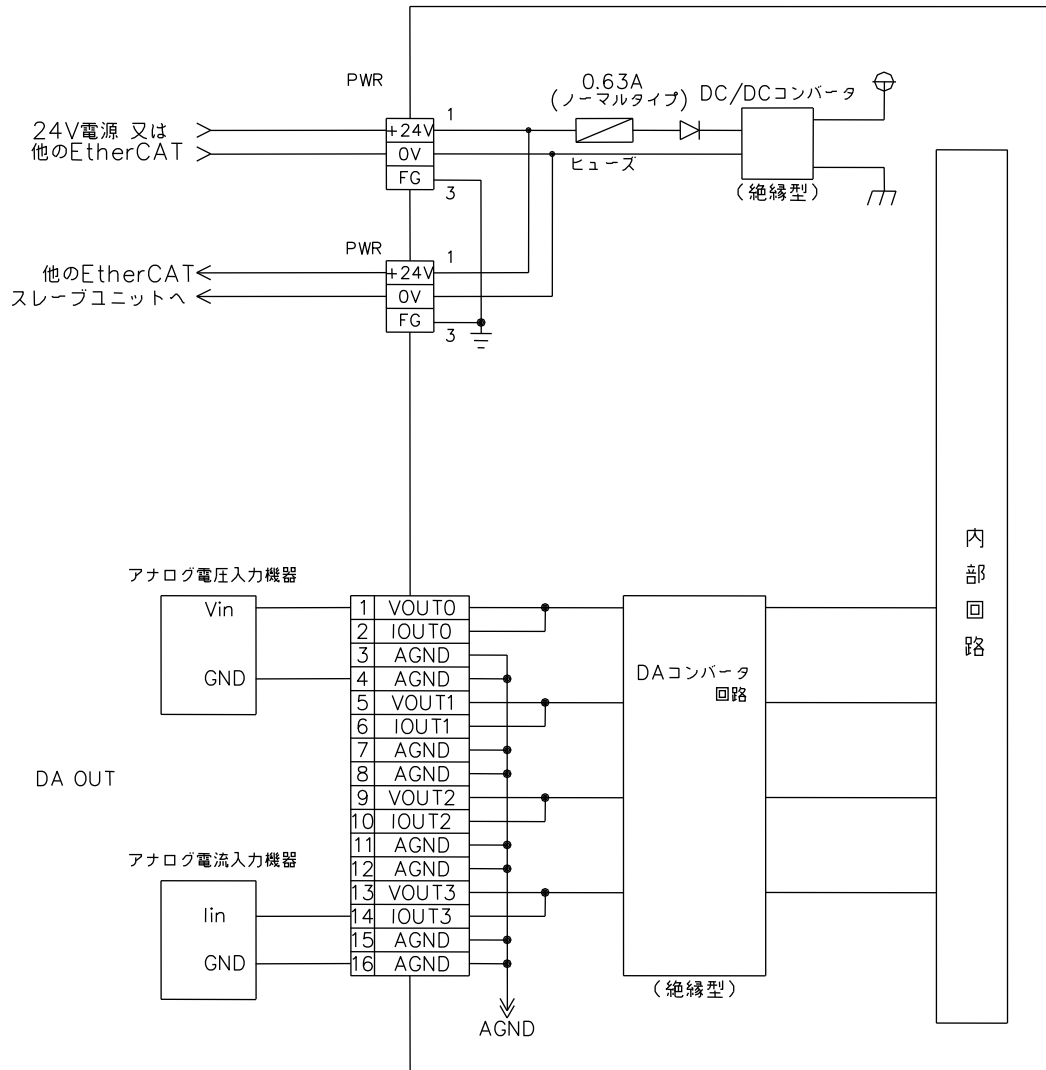
第6章 接続

本章では、本製品との接続を説明します。

6-1 4チャンネルアナログ入力ユニット接続図



6-2 4チャンネルアナログ出力ユニット接続図



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5以上のケーブルで接続されていますか？	カテゴリ5以上のケーブルで接続してください
アナログ入力してもデータが 変化しない あるいは正常な入力電圧値 (電流値)とならない	DC24V 電源電圧は正常ですか？	DC24V を供給してください
	入力側の接続は正しいですか？	接続図に従って接続してください
	レンジ切換、ディップスイッチは正しく設定されていますか？	チャンネル毎に使用するレンジを設定してください
アナログ出力が出ない あるいは出力電圧(電流)とな らない	DC24V 電源電圧は正常ですか？	DC24V を供給してください
	出力側の接続は正しいですか？	接続図に従って接続してください
	レンジ切換、ディップスイッチは正しく設定されていますか？	チャンネル毎に使用するレンジを設定してください

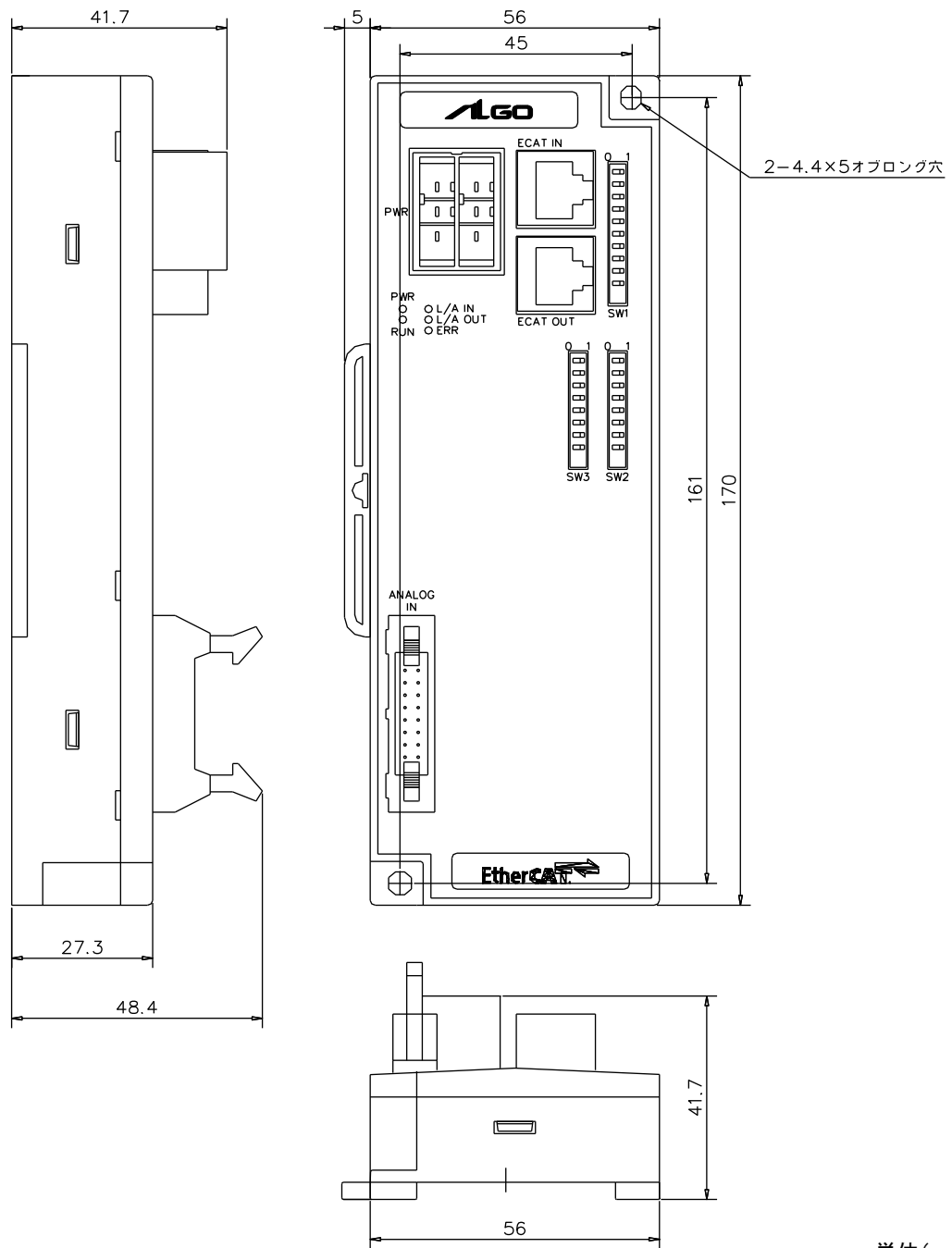
第8章 外形寸法

8-1 4チャンネルアナログ入力ユニット／4チャンネルアナログ出力ユニット

4チャンネルアナログ入力ユニット : ECEA400-□

4チャンネルアナログ出力ユニット : ECEA040-□

※ 図は、ECEA400-□を使用



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 EtherCAT ケーブル

名 称	型 式	備 考
両端コネクタ付 0.5m ケーブル	ECCB-005	両端 MFP8 50 cm
両端コネクタ付 1m ケーブル	ECCB-010	両端 MFP8 1m
両端コネクタ付 3m ケーブル	ECCB-030	両端 MFP8 3m
両端コネクタ付 5m ケーブル	ECCB-050	両端 MFP8 5m
両端コネクタ付 10m ケーブル	ECCB-100	両端 MFP8 10m

このユーザーズマニュアルについて

- (1) 本書の内容の一部又は全部を当社からの事前の承諾を得ることなく、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、製品改良の為、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巻末記載の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。

72EC40009G
72EC40009A

2022年 5月 第7版
2012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/>