

マシンオートメーションコントローラ NJシリーズ

# CompoNet™接続ガイド

## 株式会社アイエイアイ

MSEPコントローラ編

Network  
Connection  
Guide

## 著作権・商標について

---

Microsoft Corporation のガイドラインに従って画面写真を使用しています。

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。

CompoNet™ は、ODVA の商標です。

EtherCAT®は、ドイツのベッコフオートメーション株式会社がライセンスを供与した登録商標であり、特許取得済みの技術です。

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 .....	1
3. 注意事項 .....	2
4. 概要 .....	4
5. 対象製品と対象ツール .....	5
5.1. 対象製品 .....	5
5.2. デバイス構成 .....	6
6. CompoNetの設定内容 .....	8
6.1. CompoNet通信設定 .....	8
6.2. リモートI/O通信の割り付け .....	9
7. 接続手順 .....	13
7.1. 作業の流れ .....	13
7.2. アイエイアイ製MSEPコントローラの設定 .....	14
7.3. コントローラの設定 .....	27
7.4. 接続状態確認 .....	36
8. 初期化方法 .....	41
8.1. コントローラ .....	41
8.2. アイエイアイ製MSEPコントローラ .....	41
9. 改訂履歴 .....	42

## 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。

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-353	形 CJ1W-CRM21	CJ シリーズ CompoNet™ マスタユニット ユーザーズマニュアル NJ シリーズ接続編
SCCC-308	—	CompoNet 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
MJ0299	形 MSEP-C-□-□I□- (□ I□) -□□-□-0-□-□	MSEP コントローラ 取扱説明書
MJ0155	形 RCM-101-MW 形 RCM-101-USB	パソコン対応ソフト 取扱説明書


## 2. 用語と定義


用語	説明・定義
マスタユニット	CompoNet ネットワークを管理するユニットで、PLC と各スレーブとの I/O データのやり取りを行います。 マスタユニットはネットワーク全体で 1 台のみ接続します。
スレーブ	CompoNet ネットワークを通じてマスタユニットから受け取った OUT データを出力します。 また、入力された IN データを、ネットワークを通じてマスタユニットに送ります。 スレーブには使用点数の大小により、2 種類のタイプがあります。 ・ワードスレーブ：CPU ユニットの I/O メモリに、16 点単位で割り付けられるスレーブ ・ビットスレーブ：CPU ユニットの I/O メモリに、2 点単位で割り付けられるスレーブ
ノードアドレス	CompoNet ネットワークに接続されたユニットを区別するためのアドレスです。
通信モード	使用する通信モードにより使用できるノード数やサイズ、機能が異なります。設定できる通信モードは 0～3,8 です。

### 3. 注意事項

- (1) 実際のシステム構築に際しては、システムを構成する各機器・装置の仕様をご確認のうえ、定格・性能に対し余裕を持った使い方をし、万一故障があっても危険を最小にする安全回路などの安全対策を講じてください。
- (2) システムを安全にご使用いただくため、システムを構成する各機器・装置のマニュアルや取扱説明書などを入手し、「安全上のご注意」「安全上の要点」など安全に関する注意事項を含め、内容を確認のうえ使用してください。
- (3) システムが適合すべき規格・法規または規制に関しては、お客様自身でご確認ください。
- (4) 本資料の一部または全部を、オムロン株式会社の許可なしに複写、複製、再配布することを禁じます。
- (5) 本資料の記載内容は、2013年1月時点のものです。  
本資料の記載内容は、改良のため予告なく変更されることがあります。

本資料で使われているマークには、次のような意味があります。

 <b>警告</b>	<p>正しい取扱をしなければ、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。</p>
---	---

 <b>注意</b>	<p>正しい取扱をしなければ、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たりする恐れがあります。</p>
---	---

### 安全上の要点

製品を安全に使用するために実施または回避すべきことを示します。

### 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、禁止を意味しています。  
具体的な内容は、⊘の中と文章で示します。  
左図の場合は、「分解禁止」を表します。



△記号は、注意（警告を含む）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、「感電注意」を表します。



△記号は、注意（警告を含む）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、「一般的な注意」を表します。



●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、株式会社アイエイアイ（以下、アイエイアイ）製 MSEP コントローラを、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、CompoNet で接続する手順とその確認方法をまとめたものです。具体的には、「7. 接続手順」で記載している CompoNet 設定を通して、設定手順と設定時のポイントを理解することにより、CompoNet 接続することができます。

## 5. 対象製品と対象ツール

### 5.1. 対象製品

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	バージョン
オムロン	NJ シリーズ CPU ユニット	形 NJ501-□□□□ 形 NJ301-□□□□	5.2 項で記載したバージョン以降
オムロン	CompoNet ユニット (マスタ)	形 CJ1W-CRM21	
アイエイアイ	MSEP コントローラ	形 MSEP-C-□-□I□- (□I□) -CN-□-0-□-□	
アイエイアイ	アクチュエータ	—	



#### 参考

本資料では、上記対象機器の中から 5.2 項に記載された機器を使用し接続確認を行っています。上記対象機器の中で、5.2 項に記載されていない機器を使用する場合は、本資料の内容を参考に接続確認を行ってください。



#### 参考

本資料は機器の通信接続確立までの手順について記載したものであって、機器個別の操作や設置および配線方法に関しては記載しておりません。

上記製品（通信接続手順以外）の詳細に関しましては、対象製品の取扱説明書を参照するか、機器メーカーまでお問い合わせください。

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

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



#### 参考

MSEP コントローラに接続可能なアクチュエータに関しましては、機器メーカーまでお問い合わせください。

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



#### 参考

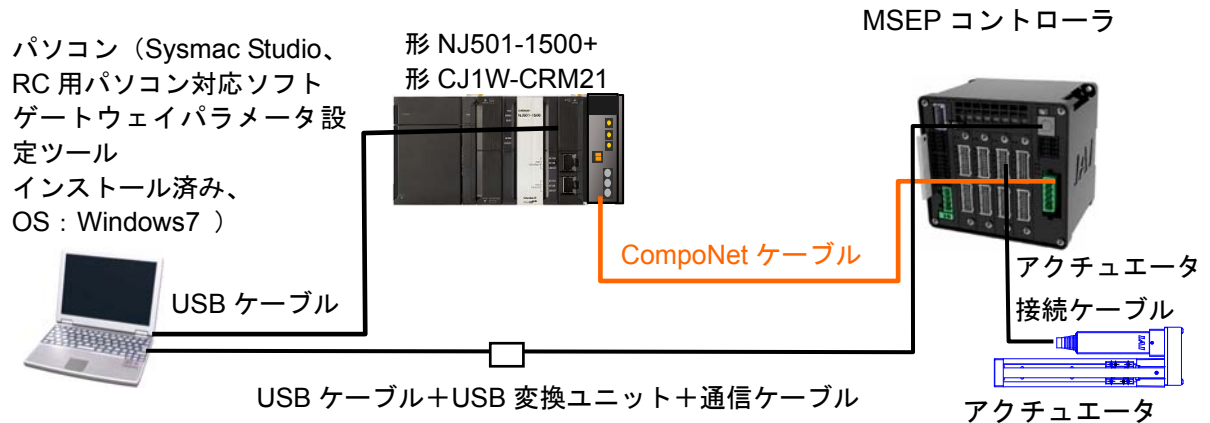
接続を保証する対象機器のバージョンは、5.2 項に記載されたバージョン以降になります。5.2 項にバージョンが記載されていない機器は、機器のバージョン管理していないものやバージョンによる制限がないものになります。

5.2 項に記載されていない接続対象機器を使用する場合は、記載されている機器と同等のバージョンを使用してください。



## 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	CompoNet ユニット (マスタ)	形 CJ1W-CRM21	Ver.1.3
オムロン	CPU ユニット	形 NJ501-1500	Ver.1.01
オムロン	電源ユニット	形 NJ-PA3001	
オムロン	CompoNet ケーブル	(ユーザーズマニュアル参照)	
オムロン	Sysmac Studio	形 SYSMAC-SE2□□□	Ver.1.03
—	パソコン(OS : Windows 7)	—	
—	USB ケーブル (USB2.0 準拠 B コネクタ)	—	
アイエイアイ	MSEP コントローラ	形 MSEP-C-8 -20I-20I-20I-20I -42PI-42PI-42PI-42PI -CN-0-0	
アイエイアイ	アクチュエータ (パルスモータ)	形 RCP3-SA2BR-I-20P -6S-100-P1-P	
アイエイアイ	アクチュエータ接続ケーブル	形 CB-APSEP-MPA030	
アイエイアイ	USB ケーブル	形 CB-SEL-USB010	
アイエイアイ	USB 変換ユニット	形 RCB-CV-USB	
アイエイアイ	通信ケーブル	形 CB-RCA-SIO050	
アイエイアイ	RC 用パソコン対応ソフト	形 RCM-101-MW 形 RCM-101-USB	Ver.9.01.01. 00-J
アイエイアイ	ゲートウェイパラメータ 設定ツール	(RC 用パソコン対応ソフト に同梱)	Ver.1.1.0.0

**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**

CompoNet ケーブルおよびコネクタ、配線方法については、「CJ シリーズ CompoNet マスタユニット ユーザーズマニュアル NJ シリーズ接続編」(SBCD-353)の「第 3 章 配線形態」を参照してください。  
マスタユニット/リピータユニットから最も離れた先端に終端抵抗を 1 つつけてください。

**参考**

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

**参考**

本資料では MSEP 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、「パソコン対応ソフト 取扱説明書」(MJ0155)の「1.3.3 USB 変換アダプタドライバソフトのインストール方法」を参照してください。

## 6. CompoNet の設定内容

本資料で設定する通信パラメータおよび変数名などの仕様を示します。

以降の章では説明内容により、アイエイアイ製 MSEP コントローラを、「相手機器」と略しています。

### 6.1. CompoNet通信設定

CompoNet 通信を行うための設定内容は、以下になります。

	形 CJ1W-CRM21	MSEP コントローラ
MACH No.	0	—
MODE No. (通信モード No.)	0	—
通信速度 (ビット/s)	4Mbps	(マスタユニットに自動追従)
ノードアドレス	—	0
デバイス名	J01 (初期値)	—
ユニット番号	—	0
ゲートウェイの動作モード	—	ポジショナ 3 モード

注：ゲートウェイの動作モードは、CompoNet では、ポジショナ 3 モードと SEP I/O モードだけ選択が可能です。

ゲートウェイの動作モードを変更した場合、I/O サイズが変わります。

## 6.2. リモートI/O通信の割り付け

相手機器のリモート I/O 通信のデータは、コントローラの CJ ユニットデバイス変数に割り当てられます。

### ■出力エリア（コントローラ→MSEP コントローラ）

相手機器データ	CJ ユニットデバイス変数	データ型
ゲートウェイ制御 0	J01_OutDat00	WORD
ゲートウェイ制御 1	J01_OutDat01	WORD
要求コマンド	J01_OutDat02	WORD
データ 0	J01_OutDat03	WORD
データ 1	J01_OutDat04	WORD
データ 2	J01_OutDat05	WORD
データ 3	J01_OutDat06	WORD
占有領域	J01_OutDat07	WORD
軸 No.0 制御信号/ポジション No.	J01_OutDat08	WORD
軸 No.1 制御信号/ポジション No.	J01_OutDat09	WORD
軸 No.2 制御信号/ポジション No.	J01_OutDat10	WORD
軸 No.3 制御信号/ポジション No.	J01_OutDat11	WORD
軸 No.4 制御信号/ポジション No.	J01_OutDat12	WORD
軸 No.5 制御信号/ポジション No.	J01_OutDat13	WORD
軸 No.6 制御信号/ポジション No.	J01_OutDat14	WORD
軸 No.7 制御信号/ポジション No.	J01_OutDat15	WORD

### ■入力エリア（コントローラ←MSEP コントローラ）

相手機器データ	CJ ユニットデバイス変数	データ型
ゲートウェイ状態 0	J01_InDat00	WORD
ゲートウェイ状態 1	J01_InDat01	WORD
応答コマンド	J01_InDat02	WORD
データ 0	J01_InDat03	WORD
データ 1	J01_InDat04	WORD
データ 2	J01_InDat05	WORD
データ 3	J01_InDat06	WORD
占有領域	J01_InDat07	WORD
軸 No.0 状態信号/完了ポジション No.	J01_InDat08	WORD
軸 No.1 状態信号/完了ポジション No.	J01_InDat09	WORD
軸 No.2 状態信号/完了ポジション No.	J01_InDat10	WORD
軸 No.3 状態信号/完了ポジション No.	J01_InDat14	WORD
軸 No.4 状態信号/完了ポジション No.	J01_InDat12	WORD
軸 No.5 状態信号/完了ポジション No.	J01_InDat13	WORD
軸 No.6 状態信号/完了ポジション No.	J01_InDat14	WORD
軸 No.7 状態信号/完了ポジション No.	J01_InDat15	WORD

**参考**

入出力エリアの CJ ユニットデバイス変数は、ビットアクセスを容易にできるように、BOOL 型変数も定義されています。ノードアドレス#00 のワードスレーブの出力エリアのビット 1 は、「J01\_OutData00\_01」となります。

**参考**

データ型に配列を指定する場合、「Sysmac Studio」では、データ型は「ARRAY[0..2] OF WORD」と表示されます。しかし、本資料では、配列を表す場合、データ型を「WORD[3]」のように簡略化して表記します。

また、「Sysmac Studio」でデータ型に配列型を指定する場合、以下の両方の指定が可能です。

- ・「ARRAY[0..2] OF WORD」
- ・WORD[3]

上記例は、WORD 型を 3Word 分配列で確保することを意味しています。

入出力エリアは、ゲートウェイの動作モードに影響しないエリアとゲートウェイの動作モードにより異なるエリアがあります。

また、ゲートウェイの動作モードは、CompoNet では、全軸ポジション 3 モードか、全軸 SEP I/O モードを選択します。

ゲートウェイの動作モードに影響しないエリアは、以下のようになります。

出力エリア：MSEP ゲートウェイ制御エリア：8 チャンネル  
 入力エリア：MSEP ゲートウェイ応答エリア：8 チャンネル

ゲートウェイの動作モードにより異なるエリアは、以下のようになります。

	出力エリア：接続軸制御エリア	入力エリア：制御軸応答エリア
ポジション 3 モード	8 チャンネル	8 チャンネル
SEP I/O モード	2 チャンネル	2 チャンネル

ゲートウェイの動作モードは、CompoNet では、ポジション 3 モードと SEP I/O モードだけ選択が可能です。本資料では、ポジション 3 モードに設定します。

このため、

出力エリア：8+8=16 チャンネル  
 入力エリア：8+8=16 チャンネル

になります。

割り付けの詳細は、次ページ以降に示します。

### ■ 出力エリア詳細

PLC 出力→MSEP コントローラ入力 (n は PLC 出力エリア先頭を示します)

PLC 出力 エリア	ポジショナ 3 モード	SEP I/O モード <sup>(注1)</sup>	
MSEP ゲートウェイ 制御エリア	n	ゲートウェイ制御 0	
	n+1	ゲートウェイ制御 1	
	n+2	要求コマンド	
	n+3	データ 0	
	n+4	データ 1	
	n+5	データ 2	
	n+6	データ 3	
	n+7	占有領域 <sup>(注2)</sup>	
接続軸制御エリア	n+8	制御信号/ ポジション No. (軸 No.0)	各軸入力 ポート番号 0~4 (軸 No.0~7)
	n+9	軸 No.1 の 割付け領域	
	n+10	軸 No.2~7 の 割付け領域	
	n+11		
	n+12		
	n+13		
	n+14		
	n+15		
	n+16 ~ n+23		
	n+24 ~ (注3)		

注 1: SEP I/O モードは接続軸数にかかわらず、10 チャンネルを占有します。

注 2: 無条件に占有される領域です。他の目的には使用できません。

注 3: ゲートウェイの動作モードの種類と組み合わせにより、接続軸制御エリアの最終アドレスは変わります。



### 参考

ゲートウェイの動作モードは、CompoNet では、全軸ポジショナ 3 モードか、全軸 SEP I/O モードを選択します。

### ■ 入力エリア詳細

MSEP コントローラ出力→PLC 入力 (n は PLC 入力エリア先頭を示します)

PLC 入力エリア		ポジシヨナ 3 モード	SEP I/O モード <sup>(注1)</sup>
MSEP ゲートウェイ 応答エリア	n	ゲートウェイ状態 0	
	n+1	ゲートウェイ状態 1	
	n+2	応答コマンド	
	n+3	データ 0	
	n+4	データ 1	
	n+5	データ 2	
	n+6	データ 3	
	n+7	占有領域 <sup>(注2)</sup>	
接続軸応答エリア	n+8	状態信号/ 完了ポジ シヨナ No. (軸 No.0)	各軸出力 ポート番号 0 ~4 (軸 No.0~7)
	n+9	軸 No.1 の 割付け領域	
	n+10	軸 No.2~7 の 割付け領域	
	n+11		
	n+12		
	n+13		
	n+14		
	n+15		
	n+16 ~ n+23		
	n+24 ~ (注3)		

注 1 : SEP I/O モードは接続軸数にかかわらず、10 チャネルを占有します。

注 2 : 無条件に占有される領域です。他の目的には使用できません。

注 3 : ゲートウェイの動作モードの種類と組み合わせにより、接続軸制御エリアの最終アドレスは変わります。



### 参考

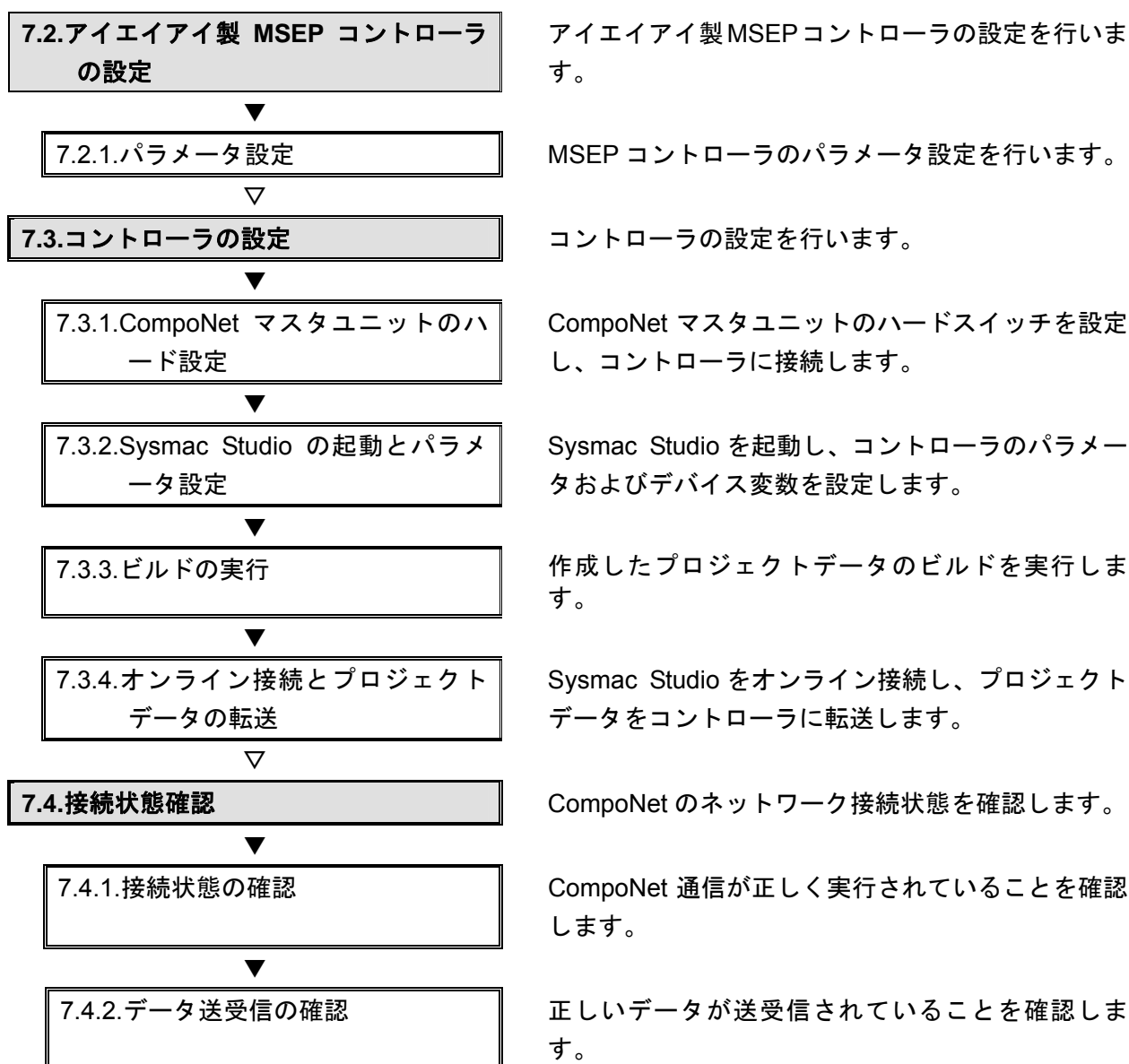
ゲートウェイの動作モードは、CompoNet では、全軸ポジシヨナ 3 モードか、全軸 SEP I/O モードを選択します。

## 7. 接続手順

本章では、コントローラを CompoNet 接続する手順について記載します。  
また本資料では、コントローラおよび MSEP コントローラ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。各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

CompoNet のリモート I/O 通信を接続設定する手順は以下のとおりです。





## 7.2. アイエイアイ製MSEPコントローラの設定

アイエイアイ製 MSEP コントローラの設定を行います。

### 7.2.1. パラメータ設定

MSEP コントローラのパラメータ設定を行います。

パラメータ設定は「RC 用パソコン対応ソフト」および「ゲートウェイパラメータ設定ツール」で行いますので、対応ソフトおよび 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。



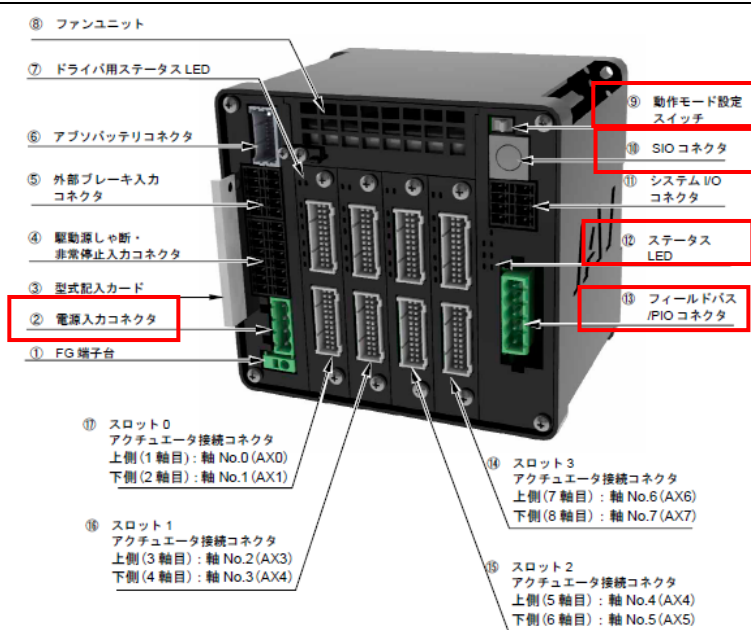
#### 使用上の注意

MSEP コントローラは、接続軸ごとに初期設定を行ったあと、ゲートウェイの動作モードの設定を行う必要があります。

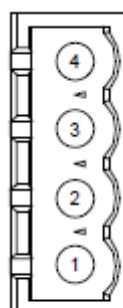
接続軸の初期設定は、「RC パソコン対応ソフト」で行います。

ゲートウェイの動作モードの設定は、「ゲートウェイパラメータ設定ツール」で行います。

1 各部の名称および位置を、右図をもとに確認し、配線を行います。



2 電源入力コネクタを、右図をもとに配線します。

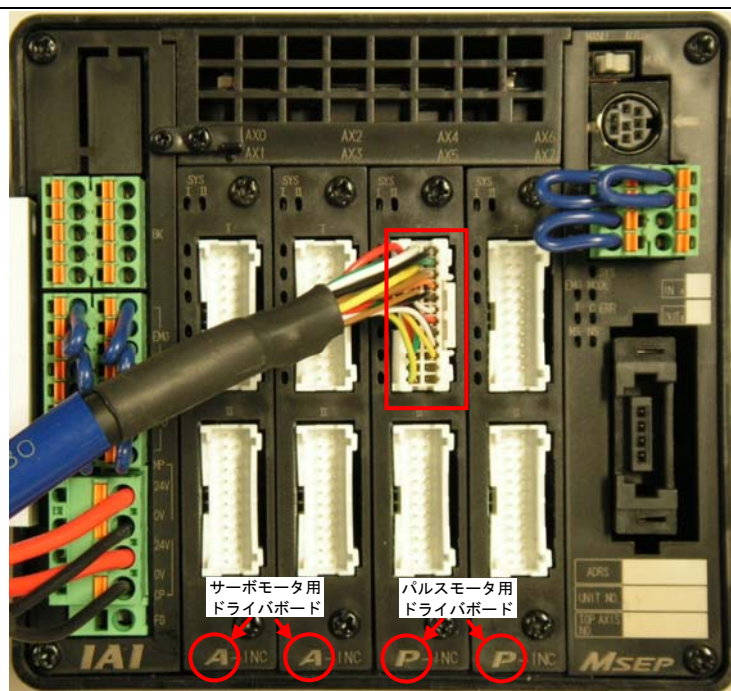


コントローラ側  
コネクタ正面図

ピン番号	信号名	内容
1	0V	制御用電源入力 (DC24V±10%)
2	CP+24V	
3	0V	モータ駆動電源入力 (DC24V±10%)
4	MP+24V	

3 アクチュエータ接続コネクタに  
アクチュエータを接続します。

本資料では、アクチュエータ（パ  
ルスモータ）をスロット2の軸  
No.4(AX4)に接続します。

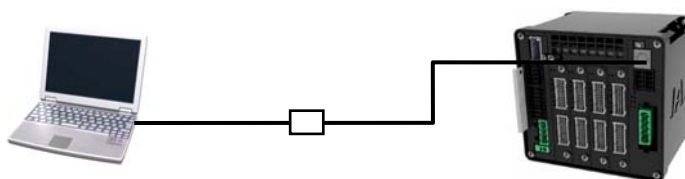


スロット0    スロット1    スロット2    スロット3  
サーボモータ    サーボモータ    パルスモータ    パルスモータ

形 MSEP-C-8-20I-20I-20I-20I-42PI-42PI-42PI-42PI-EP-0-0

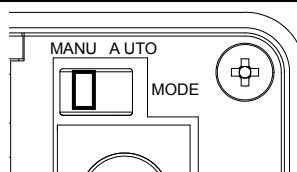
4 フィールドバス/PIO コネクタに  
CompoNet ケーブルを接続しま  
す。

S5 MSEP コントローラとパソコン  
を USB ケーブルと USB 変換ユ  
ニット、通信ケーブルで接続し  
ます。

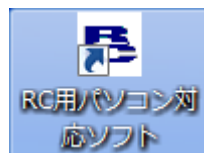


USB ケーブル+USB 変換ユニット+通信ケーブル

6 MSEP コントローラ前面の動作  
モード設定スイッチを[MANU]  
側に設定します。



7 MSEP コントローラに電源を投  
入し、パソコンから「RC用パソ  
コン対応ソフト」を起動します。

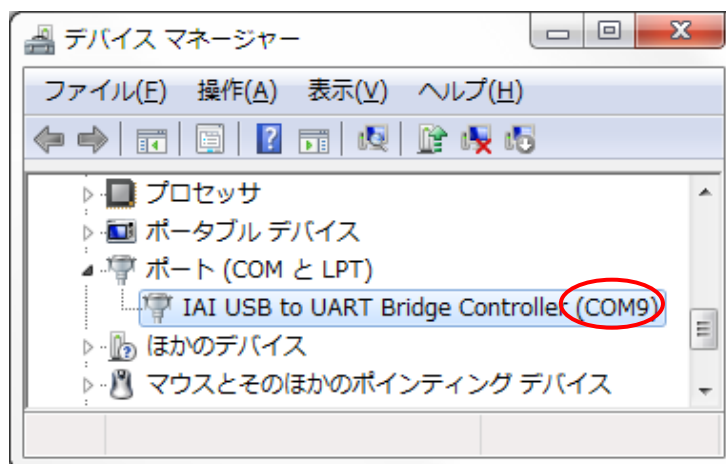
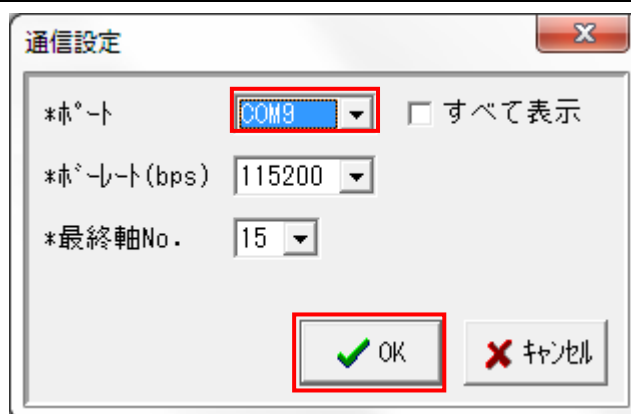


8 ソフトインストール後の初回起動時のみ、[通信設定] ダイアログが表示されます。

「ポート」には「COM ポート番号」を選択し、[OK]をクリックします。

※「パソコンのシリアルポート」が複数存在する場合は、Windows のデバイスマネージャを表示し、「ポート (COM と LPT)」の下の「アイエイアイの機器が接続されている COM ポート番号 (右図の例: COM9)」と同じポートを選択します。

※デバイスマネージャは [コントロールパネル] から、[デバイスマネージャ] を選択してください。



9 ソフトを起動すると、右図の [接続軸チェック] ダイアログが表示され、MSEP コントローラとのオンライン接続が行われます。

MSEP コントローラに装着されたドライバの数だけ接続状態になります。

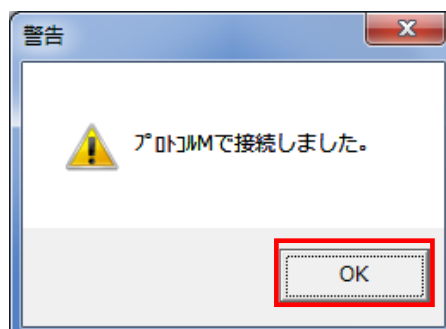
接続軸のチェックが最終軸 (右図の場合は [軸番号: 15]) まで終わると、[MANU 動作モード選択] ダイアログが表示されます。

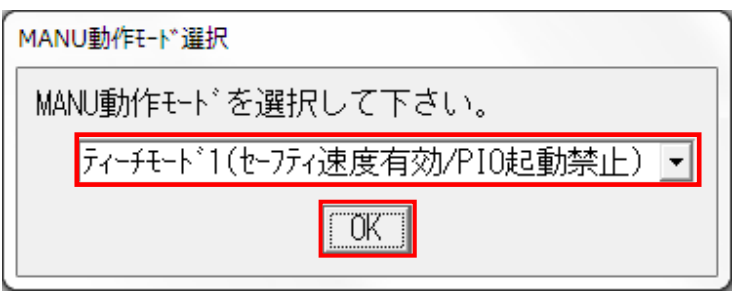
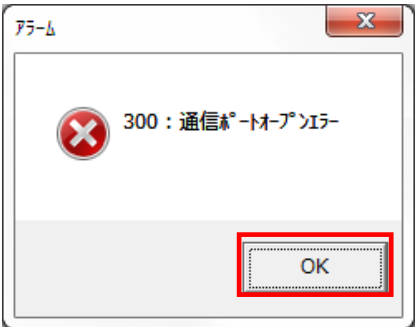
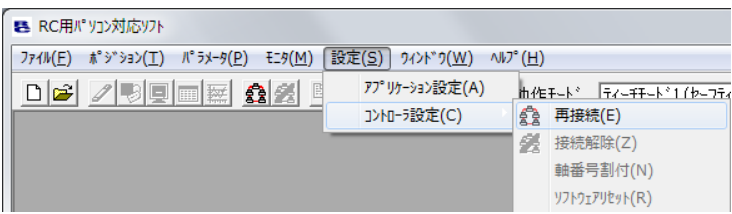
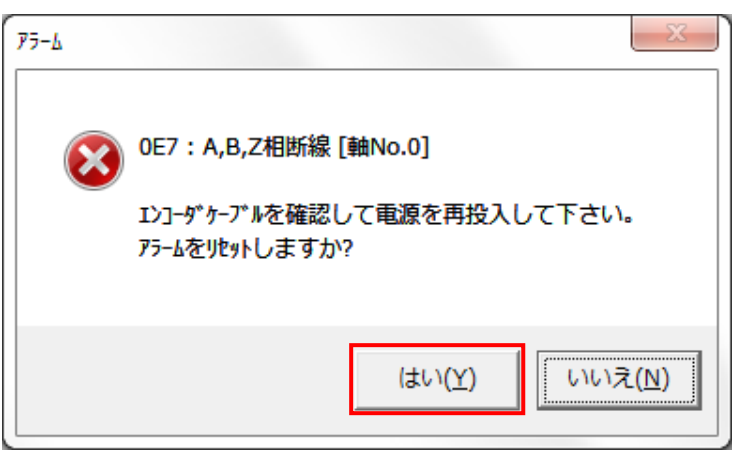
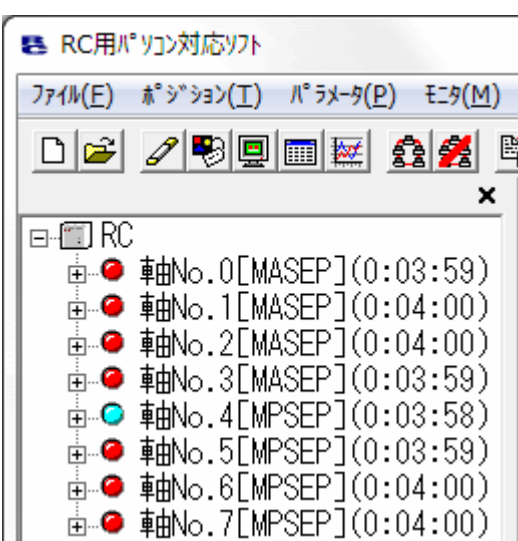
接続軸チェック

軸番号	状態
0	接続
1	接続
2	接続
3	接続
4	接続
5	接続
6	接続
7	接続
8	
9	
10	
11	(確認中)
12	
13	
14	
15	

右図のダイアログが表示されますので [OK] をクリックします。

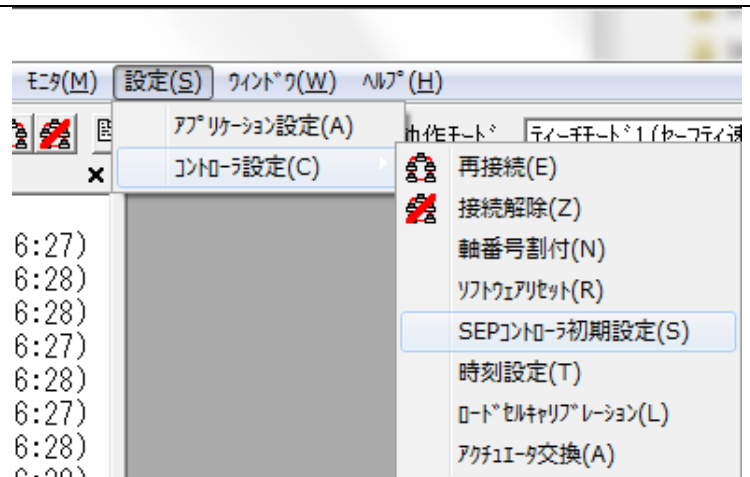
※初回起動時のみ表示されます。



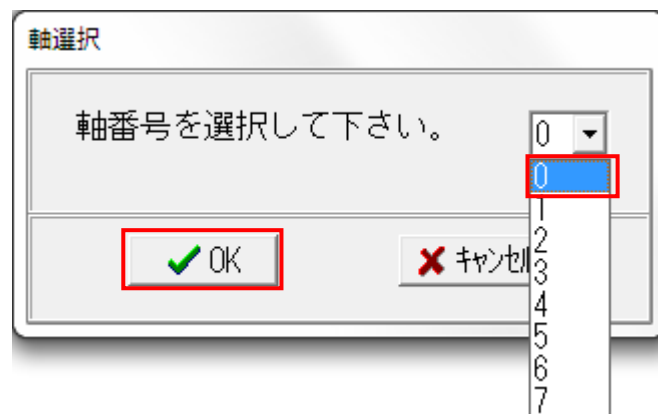
- 10 [MANU 動作モード選択] ダイアログにおいて「動作モード」として [ティーチモード 1 (セーフティ速度有効/PIO 起動禁止)] を選択し、[OK]をクリックします。
- 
- 11 9 項でオンライン接続ができない場合は、右図の [アラーム] ダイアログが表示されます。[OK]をクリックして、ケーブルの接続状態等を確認します。あるいは、メニューバーから [設定] - [アプリケーション設定] を選択し、ポート番号等の設定内容を確認します。(8 項参照)
- 
- ※MSEP コントローラに再接続する場合は、メニューバーから [設定] - [コントローラ設定] - [再接続] を選択します。(右図参照)
- 
- 12 本資料では、AX4 のみアクチュエータを接続しているため、アクチュエータを接続していない軸では右図のエラーメッセージが表示されますので、「はい」をクリックしてアラームをリセットします。
- 
- エラーの発生しているすべての軸についてエラーリセットを行います。
- 13 アクチュエータを接続した、軸 No.4 は青く表示され、エラーが発生していないことを確認します。
- 
- アクチュエータを接続していない軸は赤く表示されます。

14 MSEP コントローラに装着された軸の初期設定を行います。

メニューバーから [設定] - [コントローラ設定] - [SEP コントローラ初期設定] を選択します。

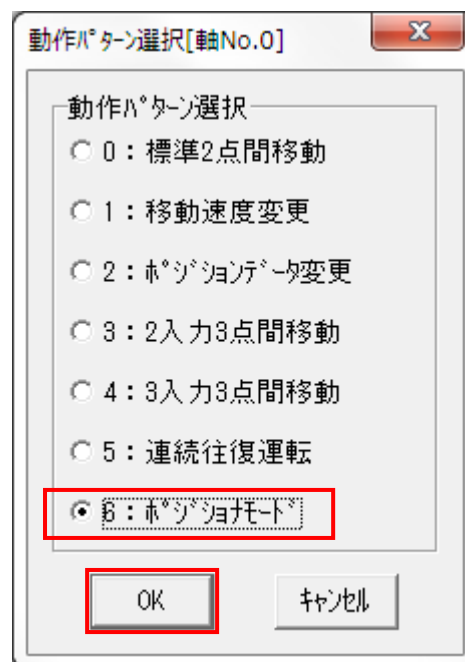


15 軸選択を行います。  
[軸番号 0] を選択し、[OK] をクリックします。

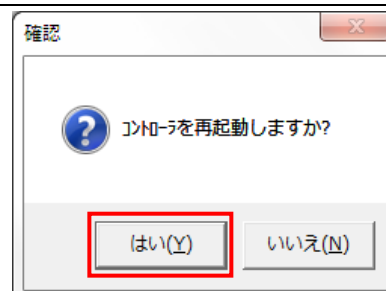


16 動作パターン選択ダイアログが開きますので、[6:ポジションモード] にチェックをつけ、[OK] をクリックします。

※ゲートウェイの動作モードが SEP I/O モード以外の場合は、すべての軸をポジションモードに設定します。



17 再起動の確認ダイアログが表示されますので、[はい] をクリックします。



- 18 MSEP コントローラが再起動します。  
※再起動は、軸単位で行います。

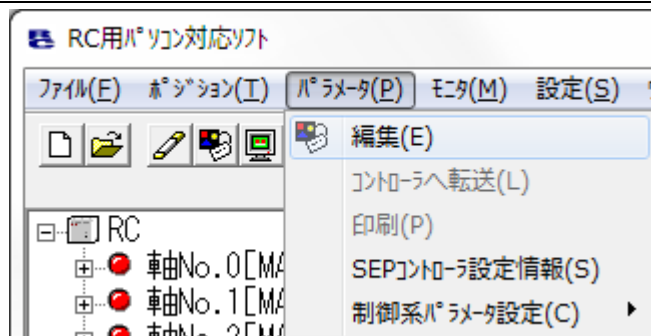
RC用パルス対応リスト

コントローラ再起動中 [軸No.0, 1]

- 19 8 軸すべての動作パターンを 14 ~18 項の手順で [6:ポジションモード] に設定します。

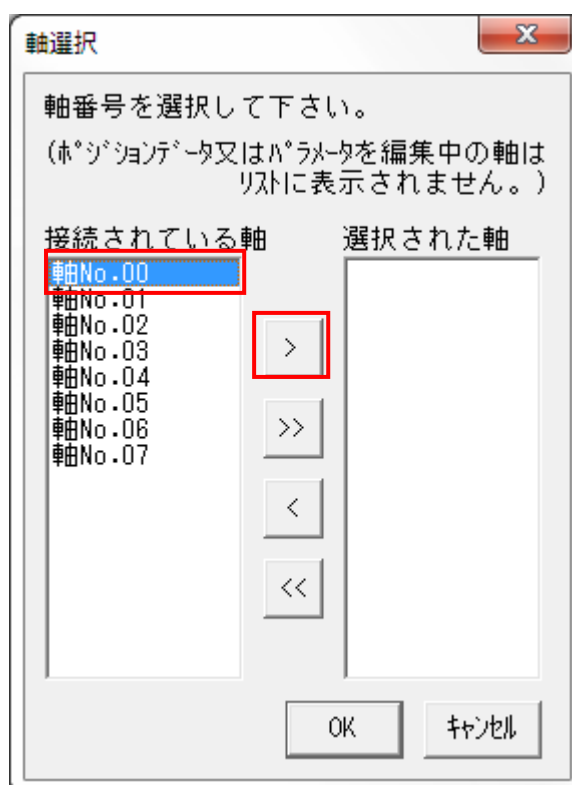
- 20 アクチュエータを接続していない軸を無効に設定してエラーを解除します。  
本資料では、パルスモータを接続した、軸 No.04 以外の 7 軸を編集します。

メニューバーから [パラメータ] - [編集] を選択します。

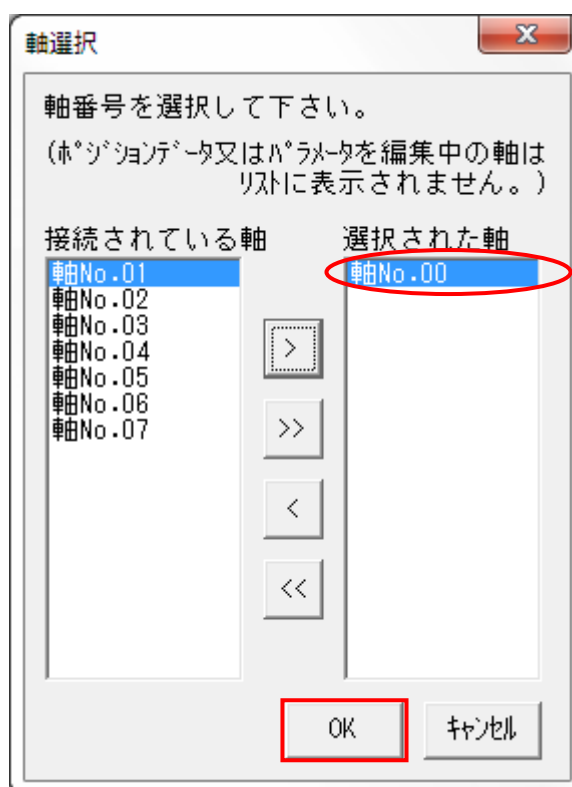


- 21 パラメータを編集する軸番号を選択します。

軸 No.00 を選択し、[>] ボタンをクリックすると、軸 No.00 が右に移動します。

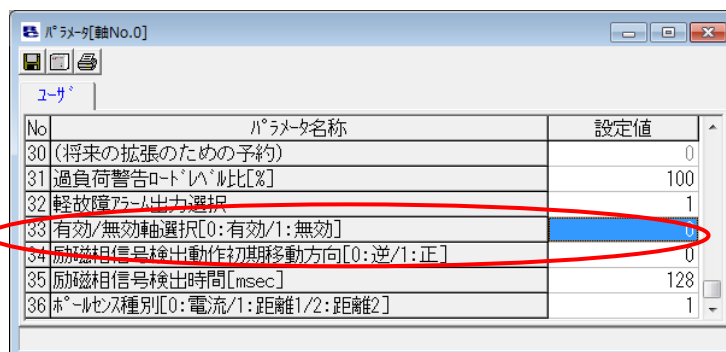


- 22 軸 No.00 が右側に移動したら [OK]をクリックします。



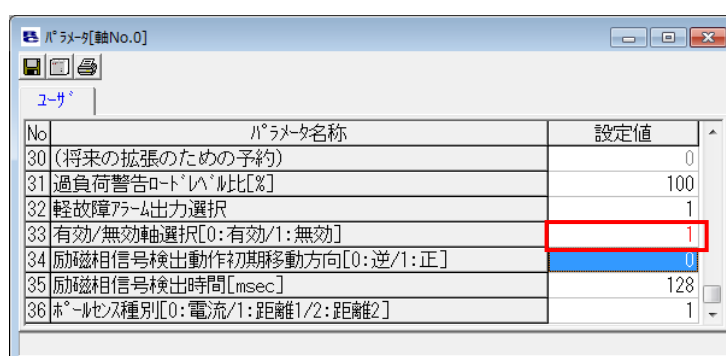
- 23 選択した軸の、パラメータ設定タグが開きますので、スクロールして、パラメータ No.33「有効／無効軸選択 (0:有効/1:無効)」を表示します。

初期状態では、設定値は[0] (有効) になっています。

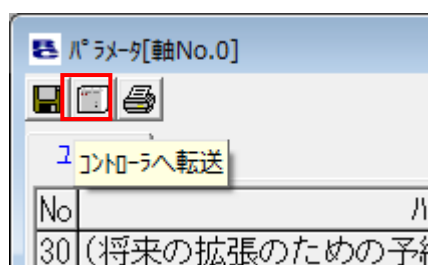


- 24 パラメータ No.33「有効／無効軸選択 (0:有効/1:無効)」の設定値欄に「1」を入力します。

変更された設定値は赤く表示されます。

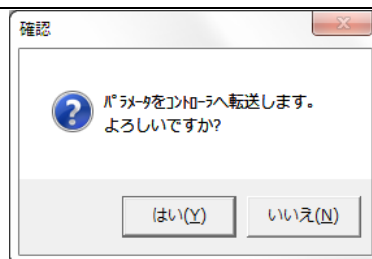


- 25 「コントローラへ転送」ボタンをクリックします。





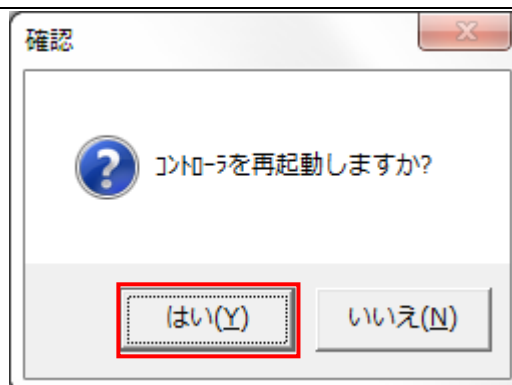
- 26 確認のダイアログが開きますので、[はい] をクリックします。



- 27 パラメータの転送が始まります。



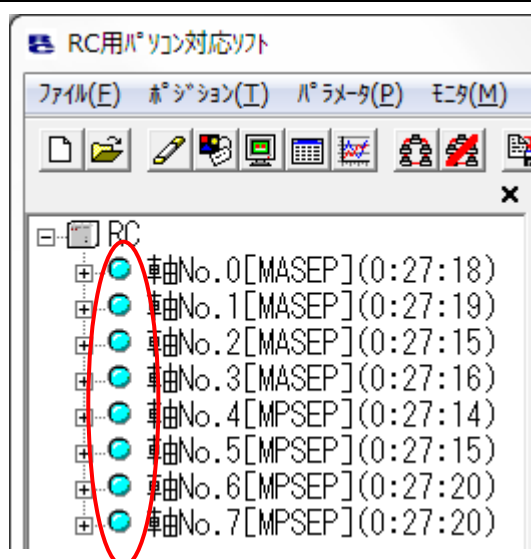
- 28 転送が終了したら、再起動を確認してきますので、[はい] をクリックします。



- 29 アクチュエータを接続していない、軸 No.1~3、5~7 の動作パターンを 20~28 項の手順で[1] (無効) に設定します。

- 30 すべての軸についてパラメータ編集が完了すると、「RC 用パソコン対応ソフト」上ですべての軸のエラーが消え青く表示します。

エラーが消えたことを確認したら、「RC 用パソコン対応ソフト」を終了します。





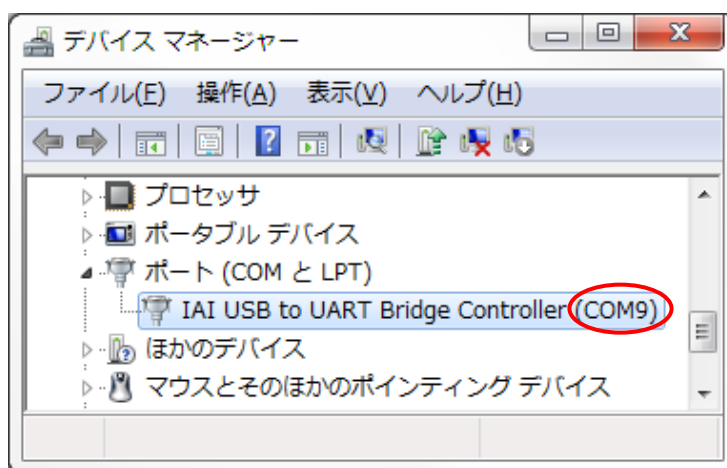
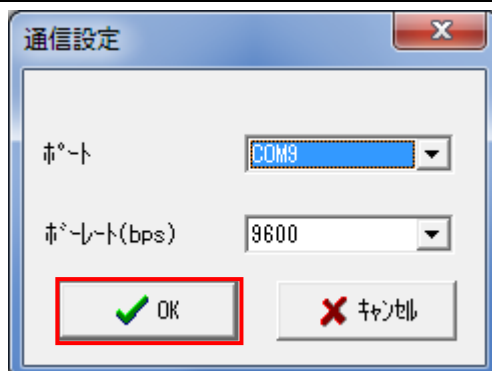
- 31 軸の初期設定が完了したら、ゲートウェイの設定を行います。パソコンから「ゲートウェイパラメータ設定ツール」を起動します。

- 32 ソフトインストール後の初回起動時のみ、[通信設定] ダイアログが表示されます。

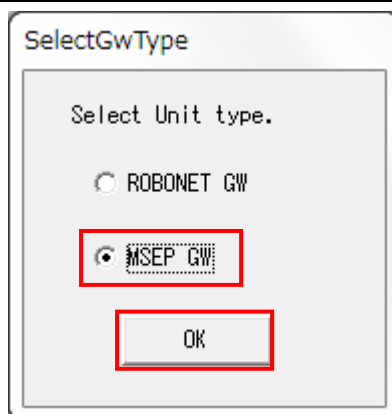
「ポート」には「COM ポート番号」を選択し、[OK]をクリックします。

※「パソコンのシリアルポート」が複数存在する場合は、Windows のデバイスマネージャを表示し、「ポート (COM と LPT)」の下の「アイエイアイの機器が接続されている COM ポート番号 (右図の例: COM9)」と同じポートを選択します。

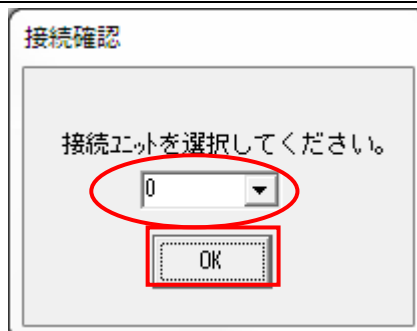
※デバイスマネージャの表示は [マイコンピュータ] を右クリックし、[プロパティ] を選択して、[ハードウェア] タブの [デバイスマネージャ] をクリックしてください。



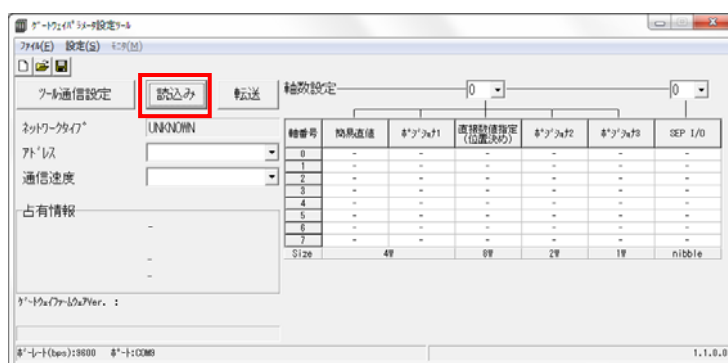
- 33 [SelectGW type]ダイアログが表示されます。  
[MSEP GW]を選択し[OK]をクリックします。



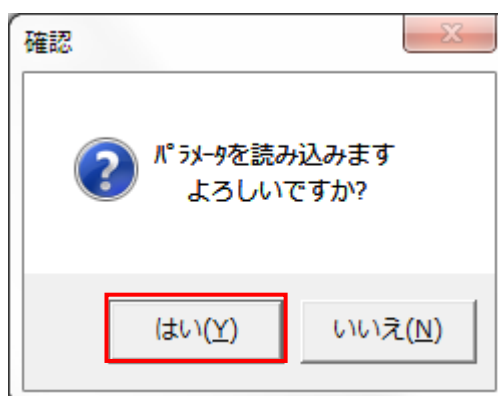
- 34 [接続確認] ダイアログが表示されます。  
[0]であること確認し[OK]をクリックします。



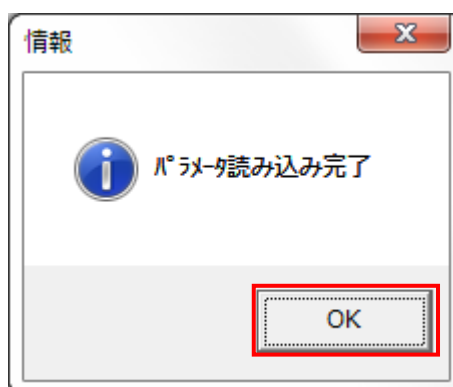
- 35 [ゲートウェイパラメータ設定ツール] の初期画面が表示されます。  
[読み込み] をクリックします。



- 36 [確認] ダイアログが表示されます。  
[はい] をクリックします。



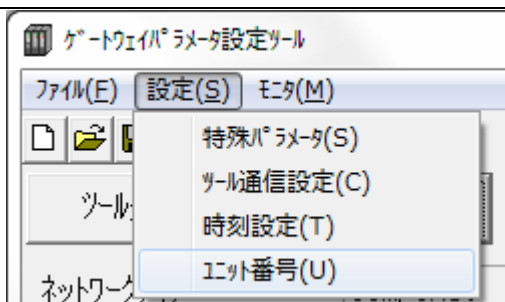
- 37 [情報] ダイアログが表示されたら、[OK]をクリックします。



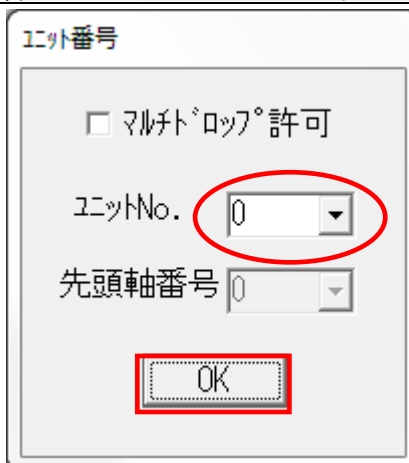
- 38 [ネットワークタイプ] が [CompoNet] になったことを、確認します。  
「軸数設定」が、左側（ポジションナ 3 側）に [8] が入力されていることを確認します。  
すべての軸の「ポジションナ 3」欄に「\*」マークがついており、占有情報欄が、Out、In とともに 32 バイトであることを確認します。



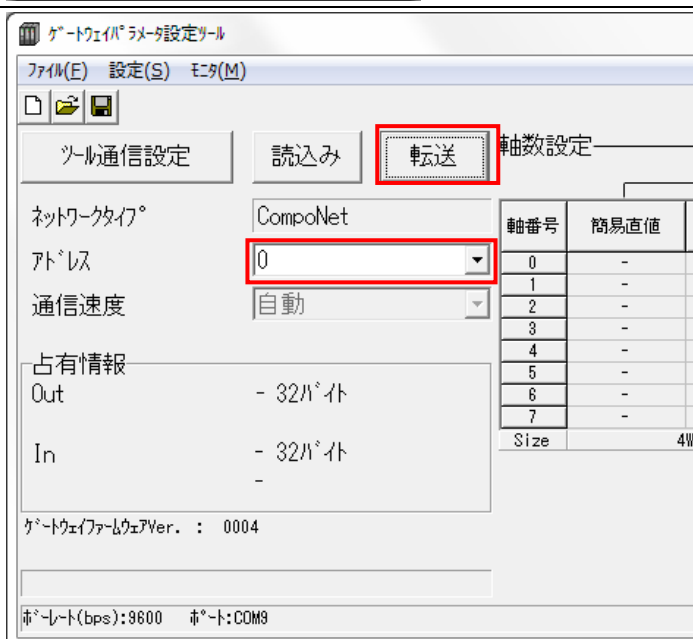
39 メニューバーから [設定] - [ユニット番号] を選択します。



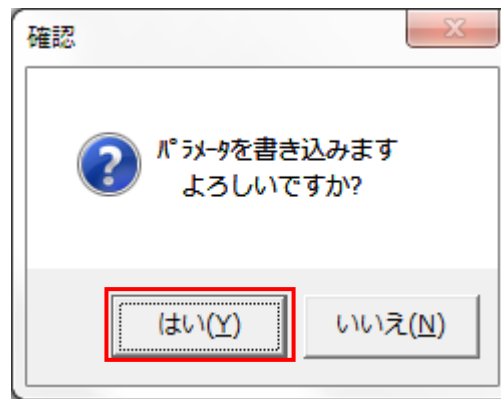
40 [ユニット番号] ダイアログが表示されますので、「ユニットNo.」が[0]であることを確認し、[OK]をクリックします。



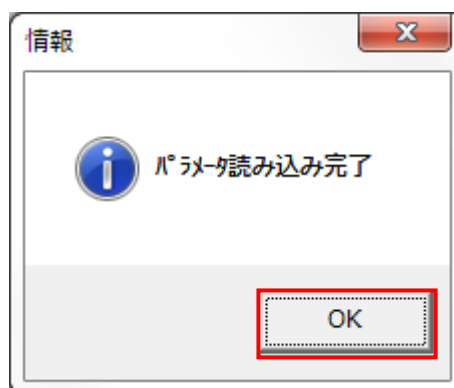
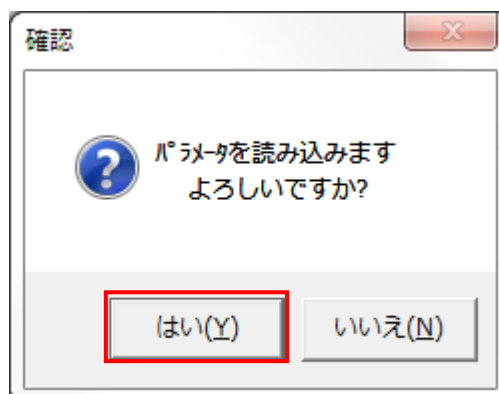
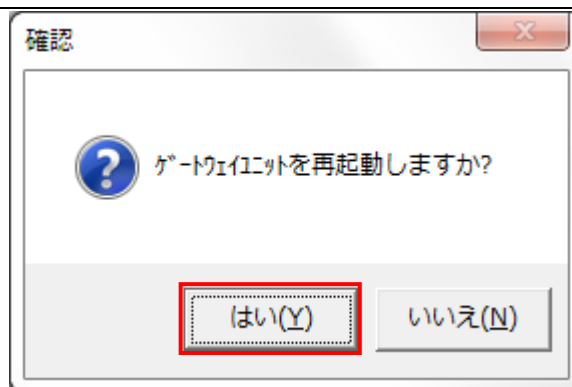
41 アドレスのプルダウンメニューから [0]を選択し、[転送] をクリックします。



- 42 [確認] ダイアログが表示されます。  
[はい] をクリックします。
- [情報] ダイアログが表示されたら、[OK]をクリックします。



- 43 各種のダイアログが表示されますので、「はい」や[OK]をクリックします。

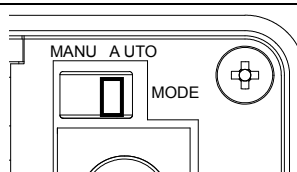


アドレスが[0]に変更されていることを確認します。



- 44 MSEP コントローラ前面の動作モード設定スイッチを[AUTO]側に設定します。

※動作モード切替スイッチは、MSEP コントローラの電源が ON 状態でも切り替えが可能です。



### 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. CompoNetマスタユニットのハード設定

CompoNet マスタユニットのハードスイッチを設定し、コントローラに接続します。



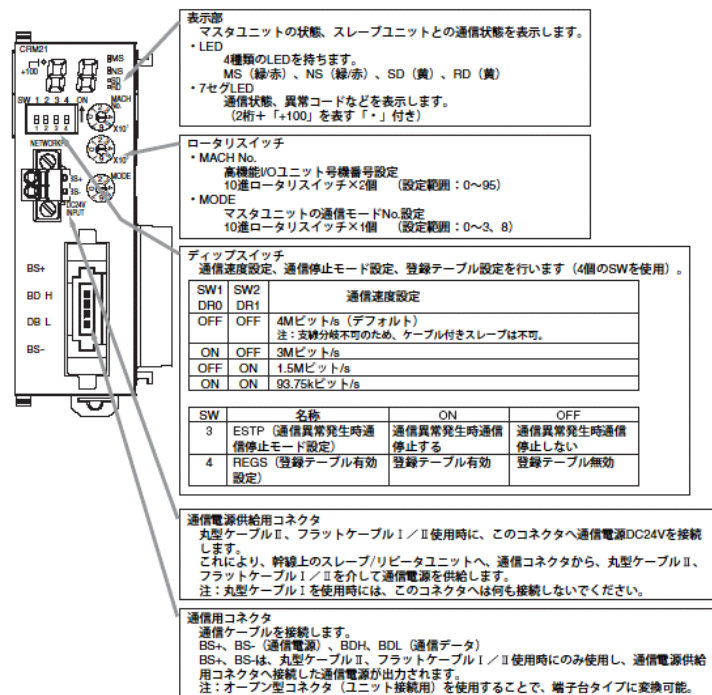
#### 使用上の注意

電源 OFF 状態で設定してください。

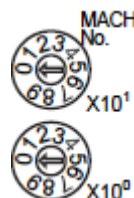
- 1 PLCの電源がOFF状態であることを確認します。

※電源 ON 状態だと、以降の操作において手順どおりに進めることができない場合があります。

- 2 CompoNet マスタユニット前面のハードスイッチの位置を、右図をもとに確認します。



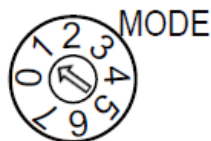
- 3 MACH No.設定スイッチ：ユニット機種番号を「00」に設定します。



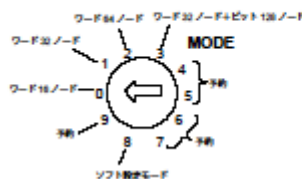
#### ■ MACH No.設定スイッチ

高機能 I/O ユニット機種 No.設定：10 進ロータリスイッチ×2 個 (設定範囲：0~95)  
マスタユニット (PLC 本体) の電源 ON 時に、読み出します。

4 MODE No.設定スイッチ:ユニット通信モード No.を「1」に設定します。



接続するスレーブ台数（ワードスレーブおよびビットスレーブの台数）、制御点数に応じて、通信モード No.を選択します。  
CompoNet マスタユニットの前面ロータリスイッチで 0～3、8 を設定します。



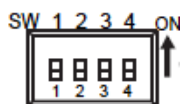
MODE No.設定スイッチ

マスタユニットの通信モード No.設定: 10 進ロータリスイッチ×1個 (設定範囲: 0～3、8)  
マスタユニット (PLC 本体) の電源 ON 時に、読み出します。

通信モード No.	通信モード名称	接続可能ノードアドレス	制御点数	割付エリア	1 マスタユニットあたりの占有号機数
0	通信モード No.0	ワードスレーブ IN0～7、OUT0～7	IN128 点/OUT128 点(ワードスレーブ)	高機能 IO ユニットリレーエリア (先端)	2 号機
1	通信モード No.1	ワードスレーブ IN0～15、OUT0～15	IN256 点/OUT256 点(ワードスレーブ)	位置は、マスタユニットの号機 No.による	4 号機
2	通信モード No.2	ワードスレーブ IN0～31、OUT0～31	IN512 点/OUT512 点(ワードスレーブ)		8 号機
3	通信モード No.3	ワードスレーブ IN0～15、OUT0～15 ビットスレーブ IN0～63、OUT0～63	IN256 点/OUT256 点(ワードスレーブ) IN128 点/OUT128 点(ビットスレーブ)		8 号機
4	予約	—	—	—	—
5	予約	—	—	—	—
6	予約	—	—	—	—
7	予約	—	—	—	—
8	ソフト設定モード	最大で、ワードスレーブ IN0～63、OUT0～63 ビットスレーブ HIT IN0～127、HIT OUT0～127 の範囲で使用可能	最大で、IN1024 点/OUT1024 点(ワードスレーブ) IN256 点/OUT256 点(ビットスレーブ) の範囲で使用可能	GIO、DM、WR、HR エリアの任意位置に、各エリアごとに割付が可能 注: 状態ステータス、設定パラメータは、高機能 IO ユニットリレーエリア	1 号機
9	予約	—	—	—	—

5 ディップスイッチすべて (SW1～4) を [OFF] に設定します。

※通信速度は「4Mbps」に設定します。



● 通信速度設定

SW1	SW2	内容
DR0	DR1	
OFF	OFF	4M ビット/s (デフォルト)
ON	OFF	3M ビット/s
OFF	ON	1.5M ビット/s
ON	ON	93.75k ビット/s

スレーブは、この SW1 (DR0) と SW2 (DR1) で設定した通信速度に自動的に追従します。スレーブごとの通信速度の設定は不要です。

● 通信異常発生時通信停止モード設定

SW	名称	ON	OFF
3	ESTP (通信異常発生時通信停止モード設定)	通信異常発生時通信停止する	通信異常発生時通信停止しない

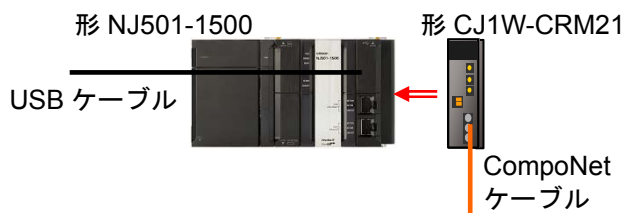
SW3 (ESTP) を ON にしていれば、あるスレーブで通信異常発生時、リモート I/O 通信全体が停止します (このとき、状態ステータスのビット 02 の「通信異常のため通信停止発生フラグ」が、ON となります)。OFF にしていれば、あるスレーブで通信異常発生しても、リモート I/O 通信は継続します。

● 登録テーブル有効設定

SW	名称	ON	OFF
4	REGS (登録テーブル有効設定)	登録テーブル有効	登録テーブル無効

SW4 (REGS) を ON にして、電源を投入した場合、CX-Integrator で編集/ダウンロードした登録テーブルを有効にします。登録スレーブのみを加入させ、かつ登録スレーブと実機スレーブを照合し、不一致発生時、状態ステータスのビット 01 の「登録テーブル照合異常発生フラグ」が ON となります。

6 コントローラに CompoNet ユニッ  
ットを接続します。  
CompoNet ケーブル、USB ケー  
ブルを接続し、コントローラの  
電源および CompoNet の通信電  
源を投入します。

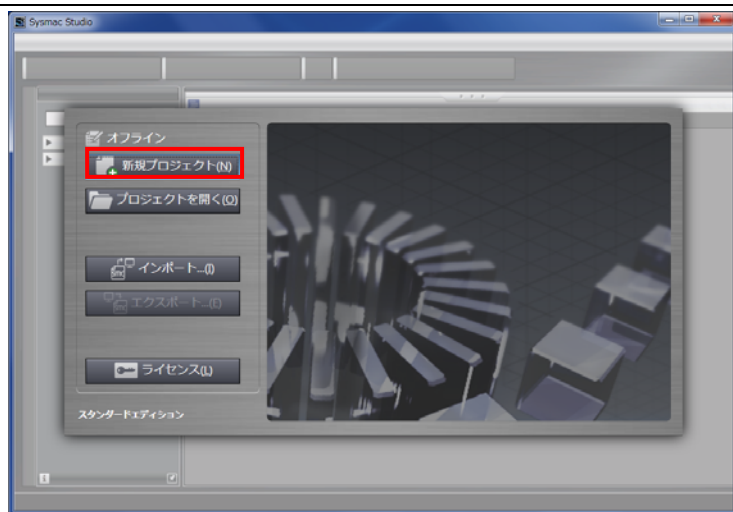


### 7.3.2. Sysmac Studioの起動とコントローラのパラメータ設定

Sysmac Studio を起動し、コントローラのパラメータおよびデバイス変数を設定します。  
Sysmac Studio と USB ドライバをあらかじめパソコンにインストールしてください。

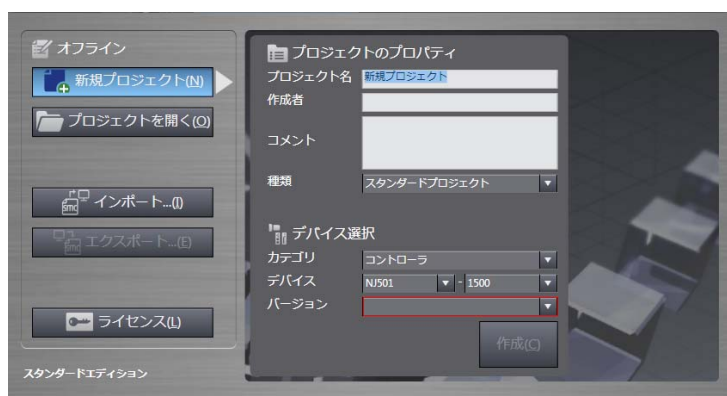
- 1 Sysmac Studio を起動します。  
[新規プロジェクト] をクリックします。

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

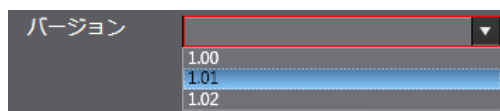


- 2 [プロジェクトのプロパティ] ウィンドウが表示されます。

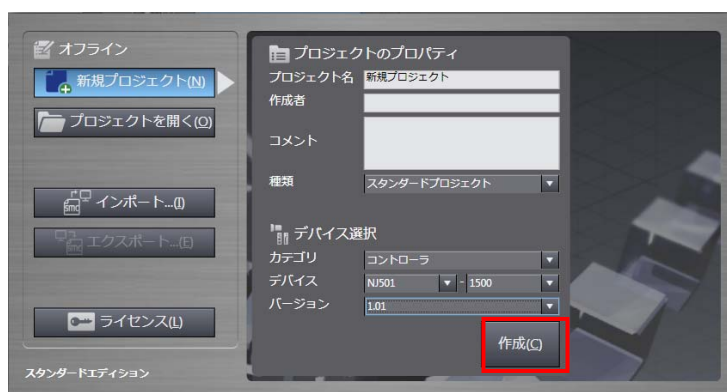
※本資料では、プロジェクト名を、「新規プロジェクト」とします。



バージョンのプルダウンメニューから、[1.01]を選択します。



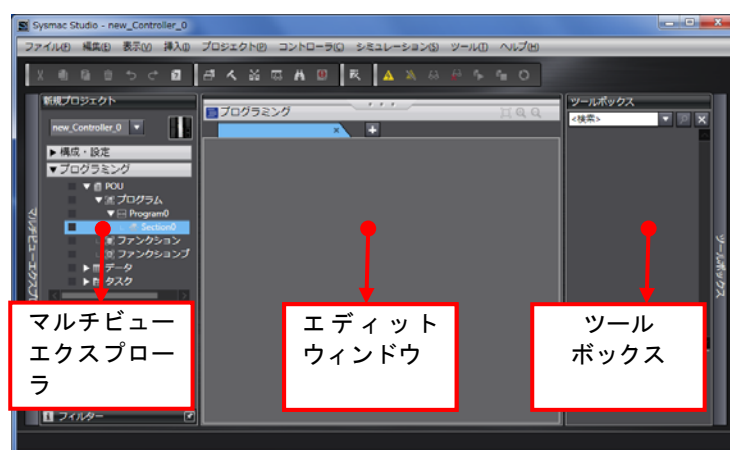
- 3 [作成] をクリックします。





- 4 [新規プロジェクト] 画面が表示されます。

画面左側を「マルチビューエクスプローラ」、右側を「ツールボックス」、中央を「エディットウィンドウ」といいます。



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

「エディットウィンドウ」に、[CPU・増設ラック] タブが表示されます。



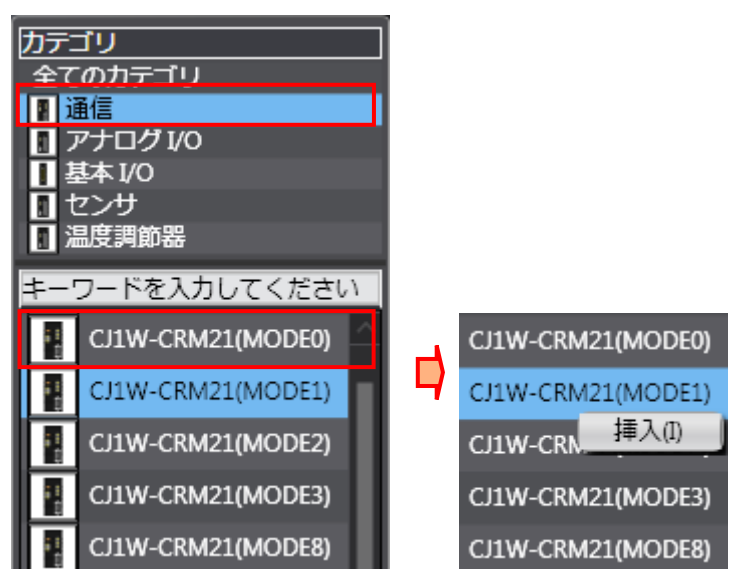
- 6 [ツールボックス] の [カテゴリ] 内の [通信] を選択します。

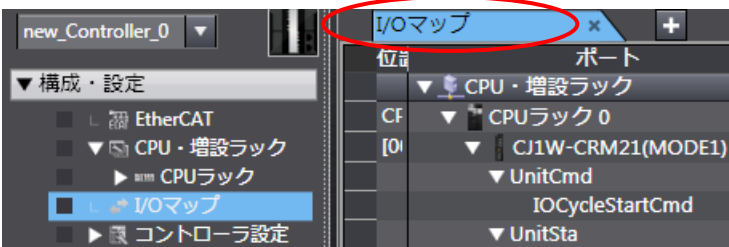
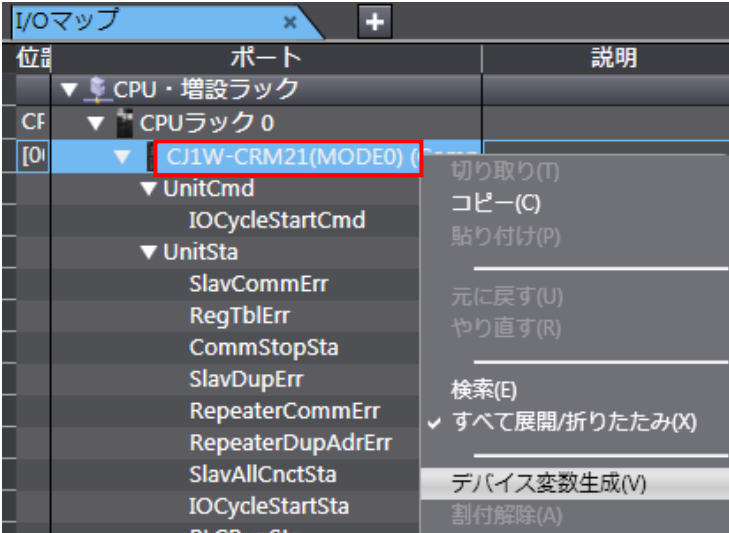
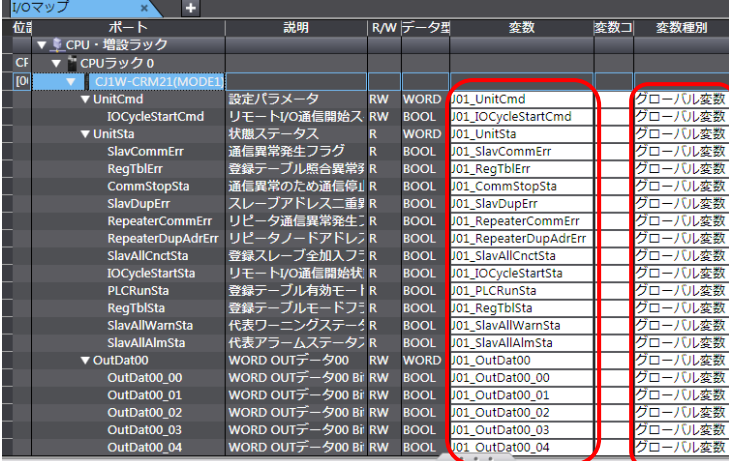
[CJ1W-CRM21(MODE1)] を選択します。

[CJ1W-CRM21(MODE1)] を選択した状態で、マウスの右ボタンを押し、メニューを表示させます。メニューから、[挿入] を選択します。

右図のように、[CJ1W-CRM21ユニット] が [CPU・増設ラック] タブに表示されます。

[デバイス名] が、「J01」で、[号機 No.] が、「0」であることを確認します。



- 7 [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。  
[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。
- 
- 8 [CJ1W-CRM21(MODE0) (CompoNet マスタユニット)] を右クリックし、[デバイス変数生成] を選択します。
- 
- 9 [変数] 名と [変数種別] が自動的に設定されます。
- 
- | 位置  | ポート               | 説明               | R/W | データ型 | 変数                    | 変数コ | 変数種別    |
|-----|-------------------|------------------|-----|------|-----------------------|-----|---------|
| CF  | CPUラック 0          |                  |     |      |                       |     |         |
| [0] | CJ1W-CRM21(MODE0) |                  |     |      |                       |     |         |
|     | UnitCmd           | 設定パラメータ          | RW  | WORD | J01_UnitCmd           |     | グローバル変数 |
|     | IOCycleStartCmd   | リモートI/O通信開始      | RW  | BOOL | J01_IOCycleStartCmd   |     | グローバル変数 |
|     | UnitSta           | 状態ステータス          | R   | WORD | J01_UnitSta           |     | グローバル変数 |
|     | SlavCommErr       | 通信異常発生フラグ        | R   | BOOL | J01_SlavCommErr       |     | グローバル変数 |
|     | RegTblErr         | 登録テーブル照合異常       | R   | BOOL | J01_RegTblErr         |     | グローバル変数 |
|     | CommStopSta       | 通信異常のため通信停止      | R   | BOOL | J01_CommStopSta       |     | グローバル変数 |
|     | SlavDupErr        | スレーブアドレス重複       | R   | BOOL | J01_SlavDupErr        |     | グローバル変数 |
|     | RepeaterCommErr   | リピータ通信異常発生       | R   | BOOL | J01_RepeaterCommErr   |     | グローバル変数 |
|     | RepeaterDupAdrErr | リピータノードアドレス重複    | R   | BOOL | J01_RepeaterDupAdrErr |     | グローバル変数 |
|     | SlavAllCnctSta    | 登録スレーブ全加入済       | R   | BOOL | J01_SlavAllCnctSta    |     | グローバル変数 |
|     | IOCycleStartSta   | リモートI/O通信開始状態    | R   | BOOL | J01_IOCycleStartSta   |     | グローバル変数 |
|     | PLCRunSta         | 登録テーブル有効モード      | R   | BOOL | J01_PLCRunSta         |     | グローバル変数 |
|     | RegTblSta         | 登録テーブルモード        | R   | BOOL | J01_RegTblSta         |     | グローバル変数 |
|     | SlavAllWarnSta    | 代表ワーニングステータス     | R   | BOOL | J01_SlavAllWarnSta    |     | グローバル変数 |
|     | SlavAllAlmSta     | 代表アラームステータス      | R   | BOOL | J01_SlavAllAlmSta     |     | グローバル変数 |
|     | OutDat00          | WORD OUTデータ00    | RW  | WORD | J01_OutDat00          |     | グローバル変数 |
|     | OutDat00_00       | WORD OUTデータ00 Bf | RW  | BOOL | J01_OutDat00_00       |     | グローバル変数 |
|     | OutDat00_01       | WORD OUTデータ00 Bf | RW  | BOOL | J01_OutDat00_01       |     | グローバル変数 |
|     | OutDat00_02       | WORD OUTデータ00 Bf | RW  | BOOL | J01_OutDat00_02       |     | グローバル変数 |
|     | OutDat00_03       | WORD OUTデータ00 Bf | RW  | BOOL | J01_OutDat00_03       |     | グローバル変数 |
|     | OutDat00_04       | WORD OUTデータ00 Bf | RW  | BOOL | J01_OutDat00_04       |     | グローバル変数 |



### 参考

デバイス変数名は、「デバイス名」と「I/O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、「J」 + 「01からの連番」です。

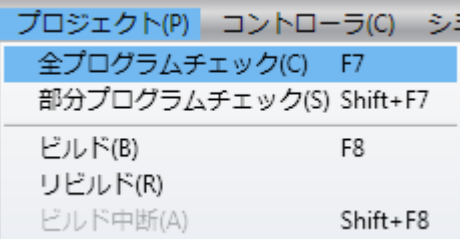
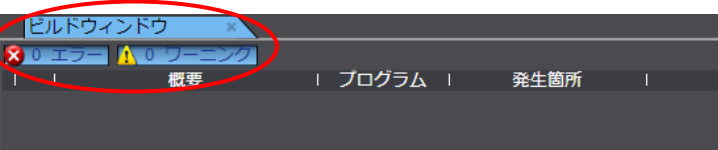
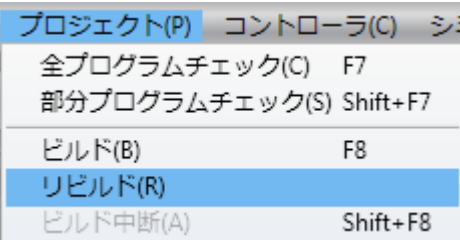


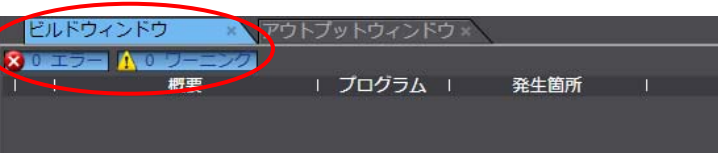


### 参考

上記の例では、デバイス変数名をユニット単位で自動生成していますが、I/Oポートごとに自動生成することや、任意のデバイス変数を設定することもできます。

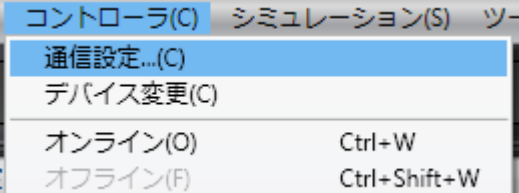

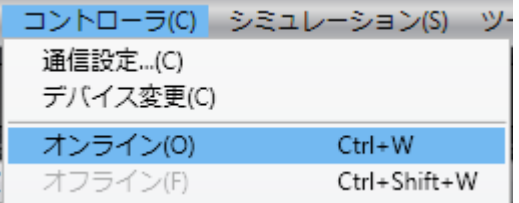


## 7.3.3. ビルドの実行

作成したプロジェクトデータのビルドを実行します。

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	[エディットウィンドウ] 下に、[ビルドウィンドウ] 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。  変換中の画面が表示されます。	  
4	[ビルドウィンドウ] 内のエラーおよびワーニングが、ともに「0」であることを確認します。	

## 7.3.4. オンライン接続とプロジェクトデータの転送

Sysmac Studio をオンライン接続し、プロジェクトデータをコントローラに転送します。  
転送後、コントローラのリセットを行います。

1	<p>メニューバーから、[コントローラ] - [通信設定] を選択します。</p>	
2	<p>[通信設定] ダイアログが表示されます。 [接続方法] から、[USB-直接接続] を選択します。  [OK]をクリックします。</p>	
3	<p>メニューバーから、[コントローラ] - [オンライン] を選択します。  確認のダイアログが表示されましたら、[はい] をクリックします。  ※使用するコントローラの状態により、表示されるダイアログが異なりますが、[はい] や [Yes] など処理を進める選択を行ってください。</p>	  
4	<p>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。</p>	



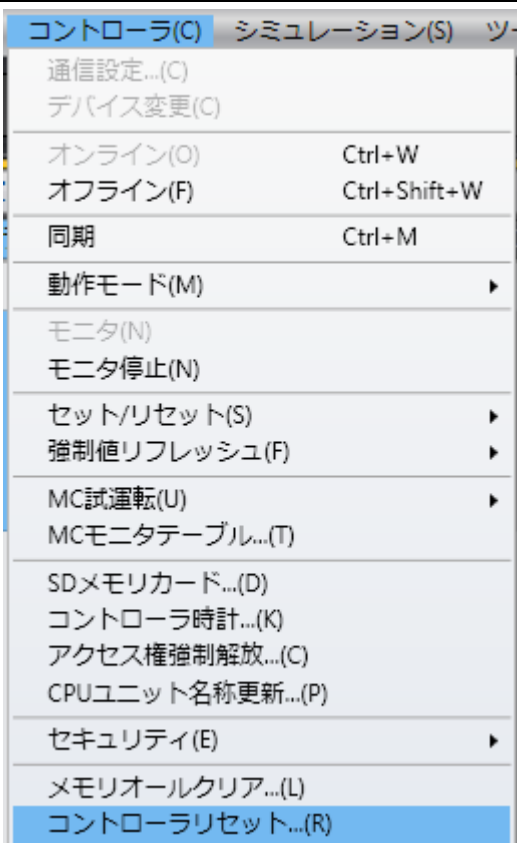
## 参考

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

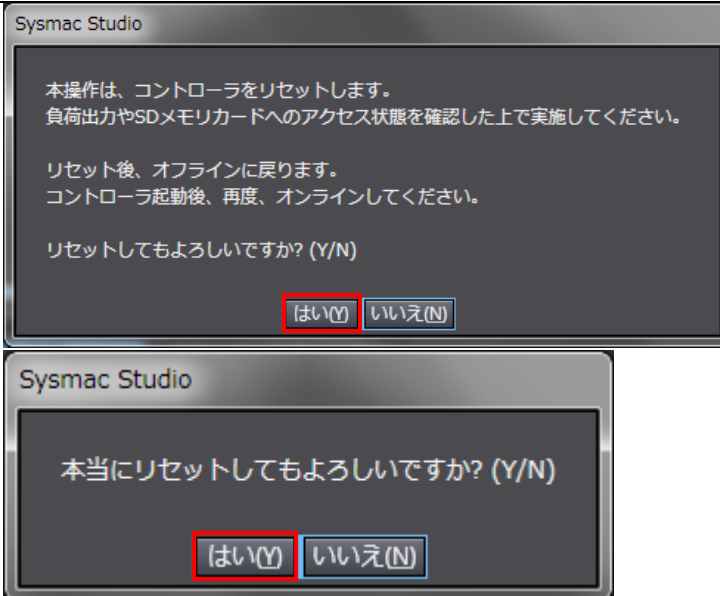
- 5 メニューバーから、[コントローラ] - [同期] を選択します。
- 
- 6 [同期] ダイアログが表示されます。転送したいデータ（右図では、[NJ501]）にチェックがついていることを確認して、[転送[パソコン→コントローラ]] をクリックします。
- 
- 7 確認ダイアログが表示されますので、[はい] をクリックします。
- 
- 同期中の画面が表示されます。
- 
- 確認ダイアログが表示されますので、[いいえ] をクリックします。
- 
- 8 同期したデータの文字色が [同期済み] 色になり、「同期は成功しました。」と表示されていることを確認します。問題がなければ、[閉じる] をクリックします。
- 
- ※同期が失敗した場合は、配線を確認のうえ、本項の手順を再実行してください。

- 9 メニューバーから、[コントローラ] - [コントローラリセット] を選択します。

※ [コントローラリセット] が選択できない場合は、[動作モード] が [運転モード] になっています。メニューバーから、[コントローラ] - [動作モード] - [プログラムモード] を選択して、[プログラムモード] に変更してから、本項の手順を実行してください。



- 10 確認用のダイアログが何度か表示されますので、[はい] をクリックしてください。



- 11 コントローラがリセットされ、Sysmac Studio はオフライン状態になります。  
上段の黄色い枠が消えます。  
1~4 項の手順で、オンライン状態にします。



## 7.4. 接続状態確認

CompoNet のネットワーク接続状態を確認します。



### 使用上の注意

CompoNet ケーブルが未接続の場合や CompoNet 通信電源が未供給の場合は、機器の電源を OFF してから接続してください。

### 7.4.1. 接続状態の確認

CompoNet 通信が正しく実行されていることを確認します。

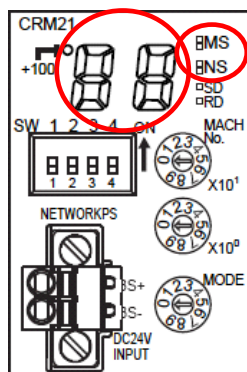
- 1 CompoNet 通信が正常に行われていることを各ユニットの LED で確認します。

- CompoNet マスタユニット  
正常時の LED 状態は以下のとおりです。

[MS] : 緑点灯

[NS] : 緑点灯

7セグメントLEDは[0]点灯していれば正常です。(リモート I/O 通信中、通信速度: 4Mbps)



(CompoNet マスタユニット)

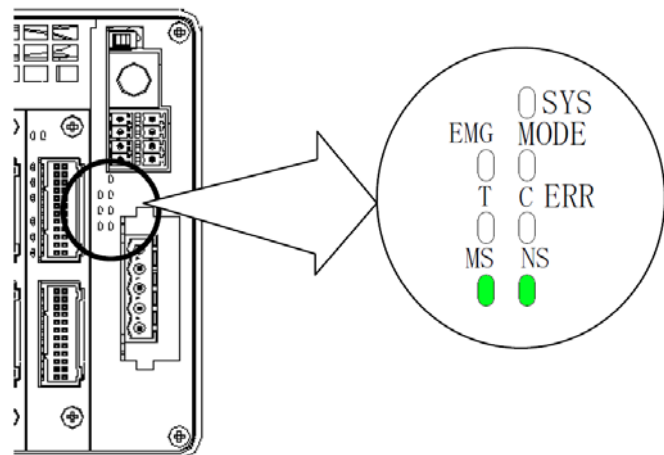
- MSEP コントローラ

正常時の LED 状態は以下のとおりです。

[MS] : 緑点灯

[NS] : 緑点灯

[C ERR] : 消灯



(MSEP コントローラ)



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

画面上的 CompoNet マスタユニットを選択します。

[高機能ユニット設定の編集] をクリックします。

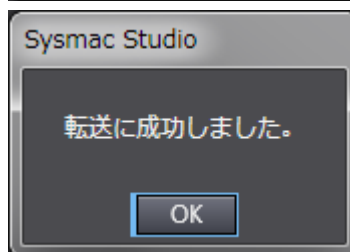
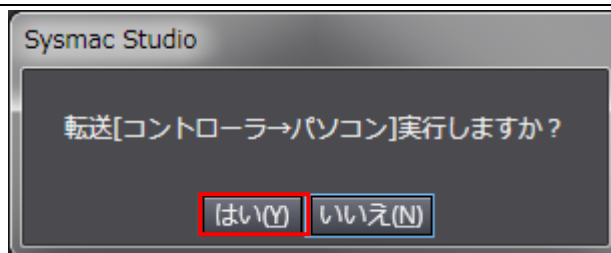


- 3 [パラメータの表示] ダイアログが表示されますので、[転送 (コントローラ→パソコン)] をクリックします。

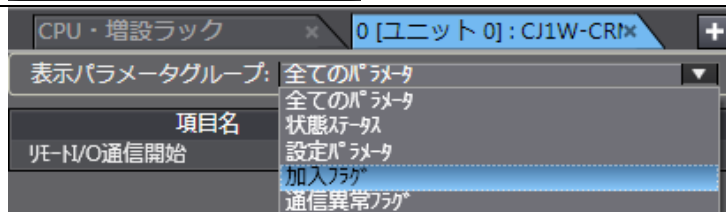


- 4 確認用のダイアログが表示されますので、[はい] をクリックします。

[OK] をクリックします。



- 5 [パラメータの表示] ダイアログの [表示パラメータグループ] から、[加入フラグ] を選択します。





- 6 「IN0 加入フラグ」が、「加入」になっていることを確認します。

CPU・増設ラック		
0 [ユニット 0]: CJ1W-CR1*		
表示パラメータグループ: 加入フラグ		
項目名	設定値	単位
OUT0加入フラグ*	未加入	
OUT1加入フラグ*	未加入	
OUT2加入フラグ*	未加入	
OUT3加入フラグ*	未加入	
OUT4加入フラグ*	未加入	
OUT5加入フラグ*	未加入	
OUT6加入フラグ*	未加入	
OUT7加入フラグ*	未加入	
OUT8加入フラグ*	未加入	
OUT9加入フラグ*	未加入	
OUT10加入フラグ*	未加入	
OUT11加入フラグ*	未加入	
OUT12加入フラグ*	未加入	
OUT13加入フラグ*	未加入	
OUT14加入フラグ*	未加入	
OUT15加入フラグ*	未加入	
IN0加入フラグ*	加入	
IN1加入フラグ*	未加入	
IN2加入フラグ*	未加入	
IN3加入フラグ*	未加入	
IN4加入フラグ*	未加入	

- 7 [表示パラメータグループ] から、[通信異常フラグ] を選択し、「OUT0 通信異常フラグ」が、「通信異常なし」になっていることを確認します。

「IN0 加入フラグ」が「加入」および、「IN0 通信異常フラグ」が、「通信異常なし」になっていれば、CompoNet 通信は正常に行われています。

CPU・増設ラック		
0 [ユニット 0]: CJ1W-CR1*		
表示パラメータグループ: 通信異常フラグ		
項目名	設定値	単位
OUT0通信異常フラグ*	通信異常なし	
OUT1通信異常フラグ*	通信異常なし	
OUT2通信異常フラグ*	通信異常なし	
OUT3通信異常フラグ*	通信異常なし	
OUT4通信異常フラグ*	通信異常なし	
OUT5通信異常フラグ*	通信異常なし	
OUT6通信異常フラグ*	通信異常なし	
OUT7通信異常フラグ*	通信異常なし	
OUT8通信異常フラグ*	通信異常なし	
OUT9通信異常フラグ*	通信異常なし	
OUT10通信異常フラグ*	通信異常なし	
OUT11通信異常フラグ*	通信異常なし	
OUT12通信異常フラグ*	通信異常なし	
OUT13通信異常フラグ*	通信異常なし	
OUT14通信異常フラグ*	通信異常なし	
OUT15通信異常フラグ*	通信異常なし	
IN0通信異常フラグ*	通信異常なし	
IN1通信異常フラグ*	通信異常なし	
IN2通信異常フラグ*	通信異常なし	
IN3通信異常フラグ*	通信異常なし	
IN4通信異常フラグ*	通信異常なし	

## 7.4.2. データ送受信の確認

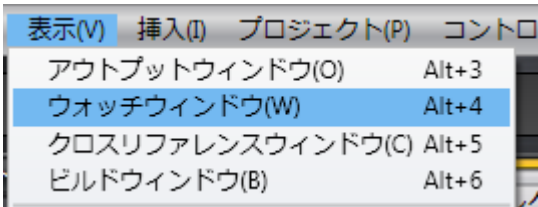
正しいデータが送受信されていることを確認します。


**警告**

Sysmac Studio からユーザプログラム、「構成／設定」のデータ、デバイス変数、CJ ユニット用メモリの値を転送するときは、転送先ノードの安全を確認してから行ってください。


CPU ユニットの動作モードにかかわらず、装置や機械が想定外の動作をする恐れがあります。

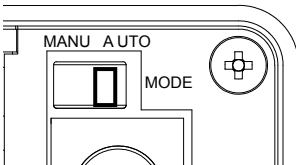
- 1 メニューバーから、[表示] - [ウォッチウィンドウ] を選択します。


- 2 [エディットウィンドウ] の下段に、[ウォッチウィンドウ (コントローラ)] タブが表示されます。


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

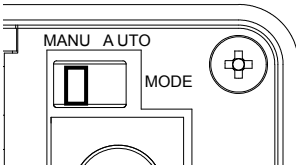
[J01\_InDat00\_12]を入力します。


- 4 MSEP コントローラ前面の動作モード切替スイッチが[AUTO]であることを確認します。


- 5 [J01\_InDat00\_12]の [モニタ値] が「False」であることを確認します。

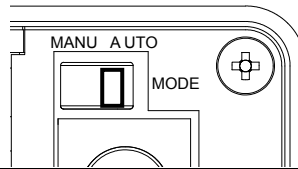
[J01\_InDat00\_12]  
=ゲートウェイ状態信号 0 : MOD  
ユニット前面の動作モード設定スイッチが、MANU で ON、AUTO で OFF

名称	モニタ値	変更		データ型
J01_InDat00_12	False	TRUE	FALSE	BOOL
名前を入力...				
- 6 MSEP コントローラ前面の動作モード切替スイッチを[MANU]に変更します。


- 7 [J01\_InDat00\_12]の [モニタ値] が「True」に変わったことを確認します。

名称	モニタ値	変更		データ型
J01_InDat00_12	True	TRUE	FALSE	BOOL
名前を入力...				

- 8 MSEPコントローラ前面の動作モード切替スイッチを[AUTO]に戻します。

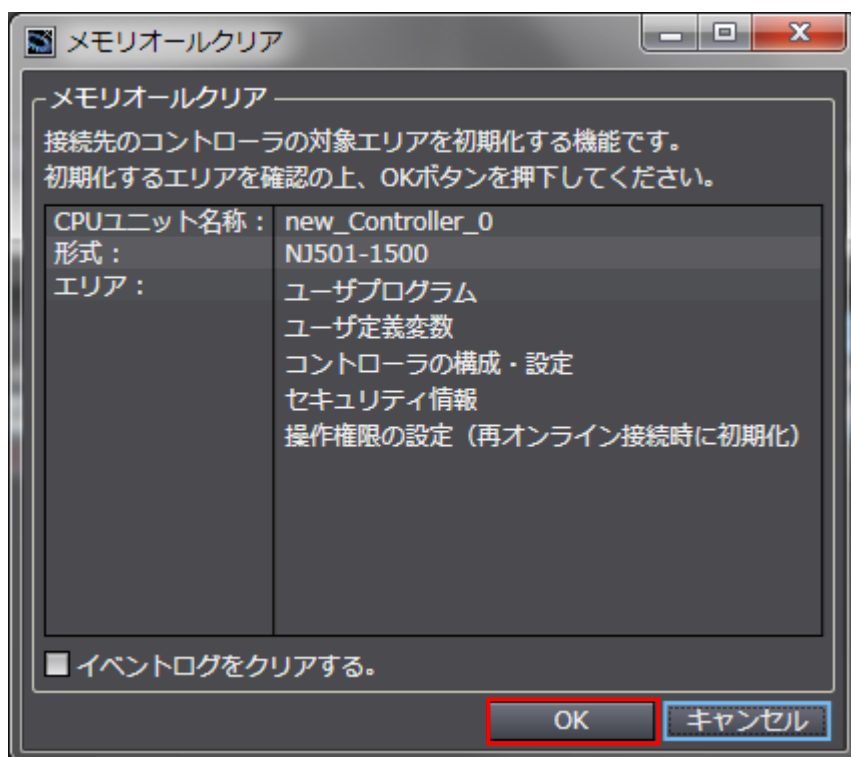


## 8. 初期化方法

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材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

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] を選択して処理を進めてください。



### 8.2. アイエイアイ製MSEPコントローラ

アイエイアイ製 MSEP コントローラの初期化方法については、「RC 用パソコン対応ソフト (RCM-101-MW / RCM-101-USB)取扱説明書」(MJ0155)の「16.1 パラメータ (工場出荷時) 初期化方法」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1月11日	初版

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おりません。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、確定されたユーザー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への使用をご検討の場合は、定格・性能に対し余裕を持った使い方やフェールセーフ等の安全対策へのご配慮をいたぐとともに、当社営業担当者までご相談いただき仕様書等による確認をお願いします。
- 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



クイック オムロン  
**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](http://www.fa.omron.co.jp)

- その他のお問い合わせ

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

オムロン制御機器の最新情報をご覧ください。

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

緊急時のご購入にもご利用ください。

オムロン商品のご用命は