



Eシリーズドライバー

EtherCAT 通信
コマンドマニュアル

改訂履歴

ガイドのバージョンは、表紙の下部にも記載されています。

MD08UJ01-2505_V1.6

バージョン

改訂年月

日付	バージョン	適用機種	改訂内容
2025 年 5 月	1.6	E1 シリーズ EtherCAT ドライバー E2 シリーズ EtherCAT ドライバー	1. セクション 2.2 仕様を更新。 2. セクション 2.8.1 PDO マッピング オブジェクトを更新。 3. セクション 3.1 通信プロファイル領域を更新。 4. セクション 3.2 標準化されたデバイス プロファイル領域を更新。 5. セクション 3.2.2 プロファイル位置モード (pp) を更新。 6. セクション 3.2.3 周期同期位置モード (csp) を更新。 7. セクション 3.2.10 モジュール システムを追加。 8. セクション 3.3 メーカー固有のプロファイル領域を更新。 9. セクション 3.3.2 ホスト コントローラーの動作警告を追加。 10. セクション 3.4 オブジェクト ディクショナリ リストを更新。
2024 年 9 月 20 日	1.5	E1 シリーズ EtherCAT ドライバー E2 シリーズ EtherCAT ドライバー	1. セクション 1.3 一般的な注意事項を削除 2. セクション 1.4 安全上の注意事項を削除 3. セクション 3.2 標準化されたデバイス プロファイル領域を更新 4. セクション 3.2.1 PDS (パワードライブシステム) を更新 5. セクション 3.2.2 プロファイル位置モード (pp) を更新 6. セクション 3.2.4 ホーミングモード (hm) を更新 7. セクション 3.2.5 プロファイル速度モード (pv) を更新 8. セクション 3.2.9 タッチプローブ機能を更新 9. セクション 3.3 メーカー固有のプロファイル領域を更新 10. セクション 3.4 オブジェクト辞書リストを更新
2024 年 2 月 26 日	1.4	E1 シリーズ EtherCAT ドライバー E2 シリーズ EtherCAT ドライバー	1. マニュアル名を更新します。 2. セクション 2.1 システム構成を更新します。 3. セクション 2.2 仕様を更新します。 4. セクション 3.2 の標準化されたデバイス プロファイル領域を更新します。 5. セクション 3.2.1 PDS (パワードライブシステム) を更新します。

			6. セクション 3.2.4 ホーミングモード (hm) を更新します。 7. セクション 3.2.9 タッチプローブ機能を更新します。 8. セクション 3.3 のメーカー固有のプロファイル領域を更新します。 9. セクション 3.3.1 アブソリュートエンコーダの初期化を更新します。 10. セクション 3.4 オブジェクト辞書リストを更新します。
2023 年 9 月 19 日	1.3	E1 シリーズ EtherCAT ドライバー E2 シリーズ EtherCAT ドライバー	1. マニュアル名の更新 2. セクション 2.2 仕様を更新 3. セクション 3.2 の標準化されたデバイスプロファイル領域の更新 4. セクション 3.2.2 プロファイル位置モード (pp) を更新 5. セクション 3.2.5 プロファイル速度モード (pv) を更新 6. セクション 3.2.9 タッチプローブ機能を更新 7. セクション 3.3 のメーカー固有のプロファイル領域を更新 8. セクション 3.3.1 アブソリュートエンコーダの初期化を更新 9. セクション 3.4 オブジェクト辞書リストを更新
2022 年 11 月 10 日	1.2	E1 シリーズ CoE ドライバー	1. セクション 2.9.3、EtherCAT パネルのステータス表示を追加。 2. セクション 3.2, 60FDh 定義表を修正。 3. オブジェクト 607Dh に関する関連情報を削除します。
2020 年 11 月 20 日	1.1	E1 シリーズ CoE ドライバー	4. 一般注意事項に新たな指示を追加フィールドバスの設置および配線の指示については、EtherCAT Technology Group 発行の「ETG.1600 G(R) V1.0.2」を参照してください。 5. 2.1 に情報を追加: Thunder が Windows を搭載したコンピューターにインストールされた後、ユーザーはルート (C:¥HIWIN¥doc¥CoE) から ESI ファイルを取得できます。 6. 表 2.4.1 を修正。《マスターが DC クロック同期を初期化》を「PreOp to SafeOp」(PS)セクションから「Init to PreOp」(IP)セクションに移動します。 7. 図 2.9.1 を変更します。 8. 表 3.2.1 に《0x603F エラーコード対応表》を追加。 9. 3.2 で以下の内容を修正: 0x6071 の単位を「-3000~3000」から「-32768~32767」に変更。0x6072 の単位が「0~3000」から「0~65535」に変更されます。0x6077 ユニットを「-3000~3000」から「-32768~

			32767」に変更。0x6077 の説明を「この値は 1000 分の 1 あたりの定格電流です。この値は参考値です。」から「この値は 1000 分の 1 あたりの定格トルクです。この値は参考値です。」に変更します。
2018 年 12 月 4 日	1.0	E1 シリーズ CoE ドライバー	初版

目次

1.	このマニュアルについて.....	1-1
1.1	序文	1-2
1.2	商標	1-2
2.	EtherCAT 通信.....	2-1
2.1	システム構成.....	2-2
2.2	仕様	2-2
2.3	EtherCAT フレーム構成.....	2-4
2.3.1	EtherCAT コマンド.....	2-5
2.3.2	WKC（ワーキングカウンタ）	2-6
2.4	EtherCAT ステートマシン.....	2-7
2.5	同期モード	2-10
2.5.1	DC.....	2-10
2.5.2	FreeRun	2-11
2.6	SDO アボートコード	2-11
2.7	緊急メッセージ.....	2-12
2.8	PDO(プロセスデータオブジェクト)	2-13
2.8.1	PDO マッピングオブジェクト.....	2-13
2.8.2	PDO 割り当てオブジェクト.....	2-15
2.9	EtherCAT 表示・設定エリア	2-16
2.9.1	ノードアドレスの設定	2-16
2.9.2	EtherCAT インジケータ	2-17
2.9.3	EtherCAT パネルの状態表示	2-18
2.10	EtherCAT 関連のエラー	2-19
3.	オブジェクト辞書	3-1
3.1	通信プロファイル領域.....	3-2
3.1.1	デフォルトの PDO マッピング.....	3-8
3.1.2	オブジェクトの PDO へのマッピング	3-10
3.1.3	PDO データ交換タイミング.....	3-12
3.2	標準化されたデバイスプロファイル領域	3-13
3.2.1	PDS（パワードライバーシステム）	3-23
3.2.2	プロファイル位置モード(pp)	3-26
3.2.3	サイクリック同期位置モード(csp).....	3-33
3.2.4	ホーミングモード(hm).....	3-35
3.2.5	プロファイル速度モード(pv)	3-42
3.2.6	サイクリック同期速度モード(csv).....	3-43

3.2.7	プロファイルトルクモード(tq)	3-45
3.2.8	サイクリック同期トルクモード(cst).....	3-47
3.2.9	タッチプローブ機能.....	3-48
3.2.10	Modulo システム.....	3-51
3.3	メーカー固有のプロファイル領域	3-56
3.3.1	アブソリュートエンコーダの初期化	3-63
3.3.2	ホストコントローラーの動作警告	3-64
3.4	オブジェクト辞書一覧.....	3-65

1. このマニュアルについて



1.1	序文	1-2
1.2	商標	1-2

1.1 序文

このマニュアルでは、EtherCAT (Ethernet for Control Automation Technology) 通信と、E シリーズ CoE (CANopen over EtherCAT) ドライバーに適用される CiA 402 ドライバープロファイルについて紹介します。E シリーズドライバーの基本仕様、配線、設定については、「E シリーズドライバーユーザーマニュアル」を参照してください。

1.2 商標

EtherCAT ®は、登録商標および特許技術であり、ドイツの Beckhoff Automation GmbH によってライセンスされています。

2. EtherCAT 通信

2.1	システム構成.....	2-2
2.2	仕様	2-2
2.3	EtherCAT フレーム構成.....	2-4
2.3.1	EtherCAT コマンド.....	2-5
2.3.2	WKC（ワーキングカウンタ）	2-6
2.4	EtherCAT ステートマシン.....	2-7
2.5	同期モード	2-10
2.5.1	DC.....	2-10
2.5.2	FreeRun	2-11
2.6	SDO アボートコード	2-11
2.7	緊急メッセージ.....	2-12
2.8	PDO(プロセスデータオブジェクト)	2-13
2.8.1	PDO マッピングオブジェクト.....	2-13
2.8.2	PDO 割り当てオブジェクト.....	2-15
2.9	EtherCAT 表示・設定エリア.....	2-16
2.9.1	ノードアドレスの設定.....	2-16
2.9.2	EtherCAT インジケータ.....	2-17
2.9.3	EtherCAT パネルの状態表示.....	2-18
2.10	EtherCAT 関連のエラー.....	2-19

2.1 システム構成

EtherCAT の接続形態は、マスターと複数のスレーブを接続するネットワークシステムです。 接続されるスレーブの数は、マスターの性能、通信サイクルなどの要因によって異なります。マスターは、EtherCAT スレーブ情報 (ESI) に基づいて設定ツールによって EtherCAT ネットワーク情報 (ENI) を生成します。 ESI ファイルは、スレーブの固有情報を提供する、HIWIN が提供する XML 形式のファイルです。 Windows を搭載したコンピュータに Thunder がインストールされると、ユーザーはルート (C:¥Thunder¥doc¥ESI Files) から ESI ファイルを取得できます。

2.2 仕様

表 2.2.1

項目	仕様
物理層	100BASE-TX (IEEE 802.3)
ボーレート	100Mbps
接続ケーブル	イーサネットカテゴリ 5 以上(二重のアルミテープと編組シールドのツイストペアケーブルを推奨)
ケーブルの長さ	ノード間最大 100m
コネクタ	RJ45 x2 CN9 IN: EtherCAT input CN9 OUT: EtherCAT output
EtherCAT インジケータ	L/A IN x1 L/A OUT x1 RUN x1 ERR x1
ステーションエイリアス (ID)	設定 1: フロントパネルの 2 桁ロータリースイッチからの 8 ビット(範囲: 0~255) 設定 2: EEPROM に保存された値(範囲: 0~65535)
デバイスプロファイル	CoE (CANopen over EtherCAT), EoE (Ethernet over EtherCAT)
同期マネージャー	4
FMMU	3
CiA 402 ドライバプロファイル	プロファイル位置モード プロファイル速度モード プロファイルトルクモード ホーミングモード

	サイクリック同期位置モード サイクリック同期速度モード サイクリック同期トルクモード タッチプローブ機能 トルクリミット機能
同期モード	DC Sync0 FreeRun
サイクルタイム	最小 250 μ s (250 μ s 単位)
通信オブジェクト	SDO (サービスデータオブジェクト) PDO (プロセスデータオブジェクト)
SDO メッセージ	SDO リクエスト、SDO レスポンス、緊急メッセージ
PDO マッピング	設定可能
PDO マッピングオブジェクトの 最大数	RxPDO: 10 TxPDO: 10
最大 PDO データ長	RxPDO: 40 バイト TxPDO: 40 バイト

2.3 EtherCAT フレーム構成

EtherCAT フレーム (EtherType 0x88A4 のイーサネットフレーム、図 2.3.1 を参照)は、EtherCAT スレーブコントローラー(ESC)によってオンザフライで処理されます。完全なフレームが受信される前に、EtherCAT データグラムが処理されます。フレームチェックサムが無効な場合、スレーブはローカルアプリケーションに対して無効なデータを設定します。

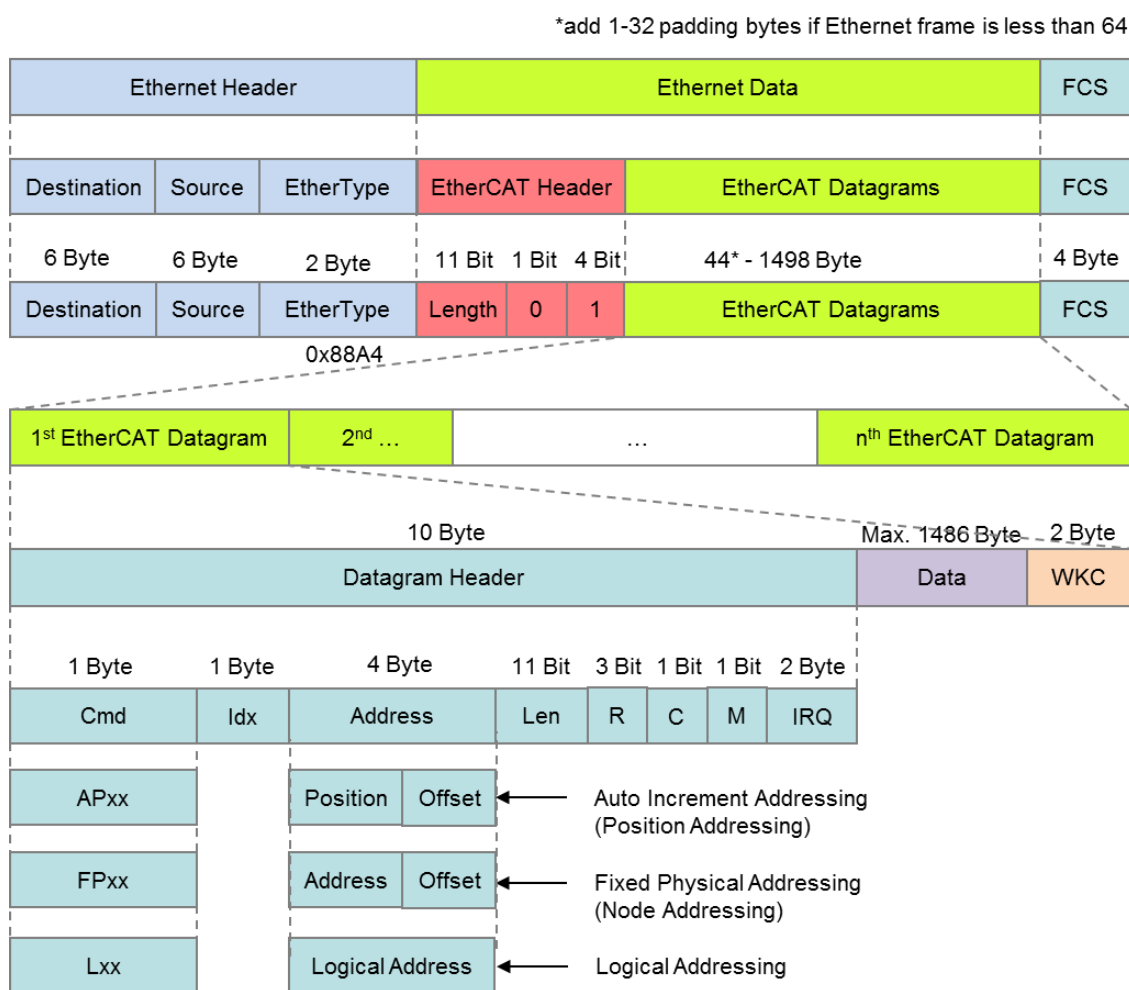


図 2.3.1

2.3.1 EtherCAT コマンド

表 2.3.1.1

CMD	略語	名称	説明
0	NOP	操作なし	スレーブはコマンドを無視します。
1	APRD	自動インクリメント読み取り	スレーブはアドレスを増やします。受信したアドレスがゼロの場合、スレーブは読み取ったデータをEtherCATデータグラムに入れます。
2	APWR	自動インクリメント書き込み	スレーブはアドレスを増やします。受信したアドレスがゼロの場合、スレーブはメモリ位置にデータを書き込みます。
3	APRW	自動インクリメント読み取り書き込み	スレーブはアドレスを増やします。受信したアドレスがゼロの場合、スレーブは読み取りデータをEtherCATデータグラムに入れ、同じメモリ位置にデータを書き込みます。
4	FPRD	構成されたアドレスの読み取り	アドレスが構成されたアドレスの1つと一致する場合、スレーブは読み取りデータをEtherCATデータグラムに入れます。
5	FPWR	構成されたアドレスの書き込み	アドレスが構成されたアドレスの1つと一致する場合、スレーブはメモリ位置にデータを書き込みます。
6	FPRW	設定されたアドレス読み書き	スレーブは、読み取りデータをEtherCATデータグラムに入れ、アドレスが設定されたアドレスの1つと一致する場合、同じメモリ位置にデータを書き込みます。
7	BRD	ブロードキャスト読み取り	すべてのスレーブは、メモリ領域のデータとEtherCATデータグラムのデータの論理和をEtherCATデータグラムに入れます。すべてのスレーブは位置フィールドを増やします。
8	BWR	ブロードキャスト書き込み	すべてのスレーブはデータをメモリ位置に書き込みます。すべてのスレーブは位置フィールドを増やします。
9	BRW	ブロードキャスト読み取り書き込み	すべてのスレーブは、メモリ領域のデータとEtherCATデータグラムのデータの論理和をEtherCATデータグラムに入れ、データをメモリ位置に書き込みます。すべてのスレーブは位置フィールドを増やします。通常、BRWは使用されません。
10	LRD	論理メモリ読み取り	スレーブは、受信したアドレスが読み取り用に構成されたFMMU領域の1つと一致する場合、読み取りデータをEtherCATデータグラムに入れます。
11	LWR	論理メモリ書き込み	スレーブは、受信したアドレスが書き込み用に構成されたFMMU領域の1つと一致する場合、メモリ位置にデータを書き込みます。
12	LRW	論理メモリ読み書き	スレーブは、受信したアドレスが読み取り用に構成されたFMMU領域の1つと一致する場合、読み取りデータをEtherCATデータグラムに入れます。受信したアドレスが書き込み用に構成されたFMMU領域の1つと一致する場合、スレーブはメモリ位置にデータを書き込みます。
13	ARMW	自動インクリメント読み取り複数書き込み	スレーブはアドレスを増やします。受信したアドレスがゼロの場合、スレーブは読み取りデータをEtherCATデータグラムに書き込みます。それ以外の場合、スレーブはデータをメモリ位置に書き込みます。
14	FRMW	構成されたアドレス読み取り複数書き込み	アドレスが構成されたアドレスのいずれかと一致する場合、スレーブは読み取りデータをEtherCATデータグラムに書き込みます。そうでない場合、スレーブはデータをメモリ位置に書き込みます。

2.3.2 WKC（ワーキングカウンタ）

ワーキングカウンタ(WKC)は、各 EtherCAT データグラムの最後に配置される 16 ビットフィールドです。アドレス指定されたスレーブは、表 2.3.2.1 に基づいて WKC を増やし、マスターが対応する EtherCAT PDU のノード数が期待どおりかどうかを確認します。

表 2.3.2.1

コマンド	データタイプ	インクリメント
Read	Fail	0
	Succeed	+1
Write	Fail	0
	Succeed	+1
Read write	Fail	0
	Read succeed	+1
	Write succeed	+2
	Read write succeed	+3

2.4 EtherCAT ステートマシン

EtherCAT ステートマシン(ESM)は、起動時および動作中にマスターとスレーブのアプリケーションの調整を担当します。状態の変更は通常、マスターの要求によって開始されます。関連付けられた操作が実行された後、それらはローカルアプリケーションによって確認されます。ローカルアプリケーションの一方向的な状態変更も可能です。

E1 シリーズドライバーは、次の4つの状態をサポートします。

- Init（初期化）
- Pre-Operational（運用前）
- Safe-Operational（安全な運用）
- Operational（運用）

状態と許可される状態変更を図 2.4.1 に示します。

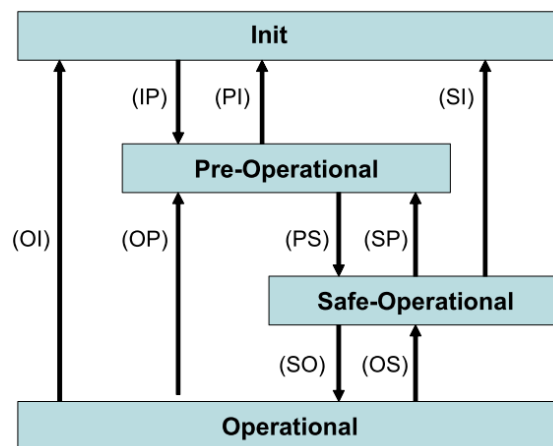


Figure 2.4.1

注：すべての状態変更が可能なのわけではありません。たとえば、「Init」から「Operational」への移行には、次のシーケンスが必要です：Init → Pre-Operational → Safe-Operational → Operational。

表 2.4.1

状態/状態変化	説明
Init	アプリケーション層(AL)での通信なし データリンク(DL)情報レジスタへのマスタアクセス
Init to PreOp (IP)	マスターがレジスタを設定 ・ DLアドレスレジスタ - メールボックス通信用のSyncManagerチャンネル マスターがDCクロック同期を初期化 マスターは「運用前」状態を要求します - マスターセットALコントロールレジスタ ALステータスレジスタの確認待ち
Pre-Operational (PreOp)	AL上のメールボックス通信 プロセスデータ通信なし
PreOp to SafeOp (PS)	マスターはメールボックス経由でパラメーターを構成します - 例: プロセスデータマッピング マスターがDLレジスタを構成 - プロセスデータ通信用のSyncManagerチャンネル - FMMUチャンネル マスターが「安全な運用」状態を要求する ALステータスレジスタの確認待ち
Safe-Operational (SafeOp)	AL上のメールボックス通信 プロセスデータ通信（入力のみ有効） ドライバは安全な状態のまま（出力はブロックされています）
SafeOp to Op (SO)	マスターが有効な出力を送信 マスターは「運用」状態を要求します(ALコントロール/ステータス) ALステータスレジスタの確認待ち
Operational (Op)	入力と出力は有効です

表 2.4.2

ESM状態	通信操作		
	SDO（メールボックス）の送受信	TxPDO	RxPDO
Init	-	-	-
PreOp	0	-	-
SafeOp	0	0	-
Op	0	0	0

表 2.4.3 PDS (Power Drive System)と ESM の状態の関係を示します

表 2.4.3

PDS \ ESM	Init	PreOp	SafeOp	Op
電源を入れる準備ができていません	O	-	-	O
スイッチオン無効	O	O	O	O
電源を入れる準備ができました	-	O	O	O
スイッチオン	-	O	O	O
操作可能	-	O	O	O
障害反応アクティブ	O	O	O	O
Fault	O	O	O	O

注：

1. ESM 状態が PreOp、SafeOp、および Op から Init への移行コマンドを受信すると、PDS 状態は Switched on disabled に変わります。
2. PDS が Operation 有効状態で、ESM が Op 以外の状態に変化すると、エラーが発生し、PDS 状態が Fault に変化します。
3. PDS の状態を変更しても、ESM の状態には影響しません。

2.5 同期モード

同期モードには、DC と FreeRun の 2 種類があります。

2.5.1 DC

EtherCAT 通信の同期は DC に基づいています。ドライバーのローカルサイクルとサーボプロセスは、Sync0 イベントによってトリガーされます。

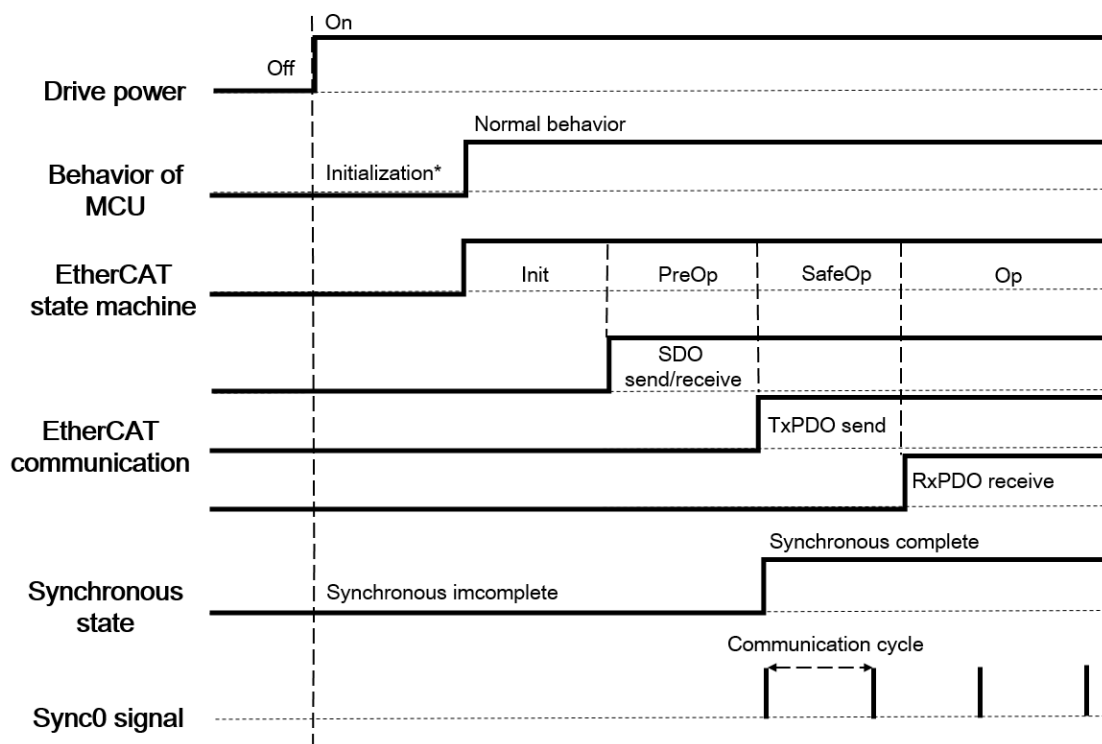


図 2.5.1.1

2.5.2 FreeRun

FreeRun は、ドライバーのローカルタイマー割り込みによって開始されます。ローカルサイクルは、通信サイクルおよびマスターサイクルとは独立して実行されます。

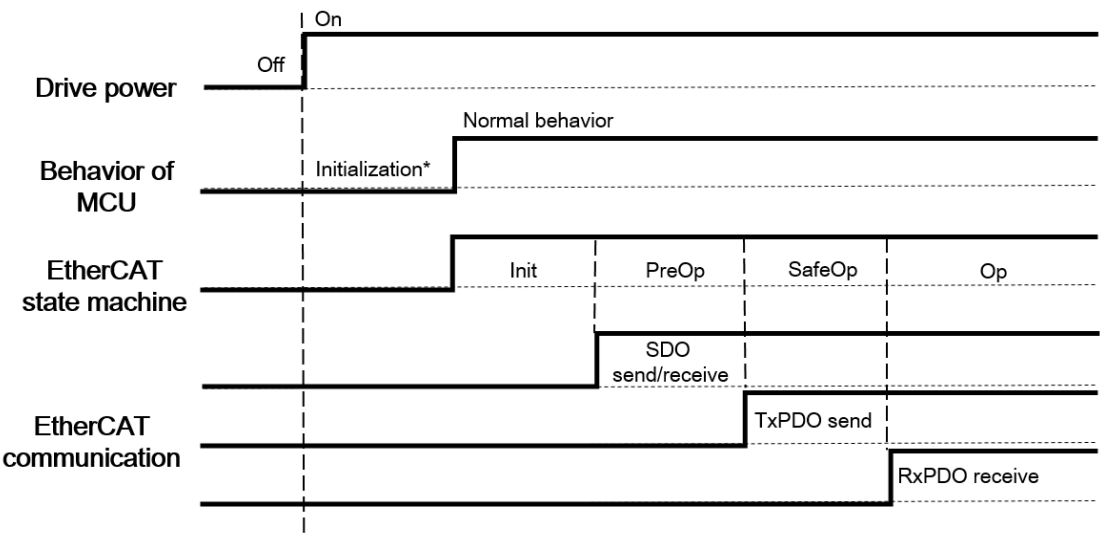


図 2.5.2.1

注：PDO 送信間隔は 250 μ s 未満にしないでください。

2.6 SDO アポートコード

SDO 通信エラーが発生した場合、SDO アポートコードが返されます。サポートされている SDO アポートコードを表 2.6.1 に示します。

表 2.6.1

値	説明
06010000h	オブジェクトへのアクセスがサポートされていません
06010002h	読み取り専用オブジェクトに書き込もうとしています
06020000h	オブジェクトがオブジェクトディクショナリに存在しません
06040042h	マップされるオブジェクトの数と長さがPDOの長さを超えています
06090030h	パラメータの値の範囲を超えました(書き込みアクセスのみ)

2.7 緊急メッセージ

エラーが発生すると、スレーブはメールボックス通信を介してマスターに緊急メッセージを通知します。表 2.7.1 に示すように、緊急メッセージは 8 バイトのデータで構成されます。

表 2.7.1

Byte	0	1	2	3	4	5	6	7
Description	Error code (603Fh) (L) (H)		Error register (1001h)	Reserved				

10F3h（診断履歴）により、エマージェンシーメッセージ送信の有効・無効を設定できます。デフォルトは有効です。

エラーコード：603Fh（エラーコード）と同じ値

エラーレジスタ：1001h（エラーレジスタ）と同じ値

2.8 PDO(プロセスデータオブジェクト)

PDO は、リアルタイムでサイクリック通信中にデータを転送するために使用されます。RxPDO はマスターからデータを受信します。TxPDO は、ドライバーからマスターにステータスを送信します。PDO によって更新されたオブジェクトは、SDO によって更新されません。

2.8.1 PDO マッピングオブジェクト

PDO 通信を使用する前に、アプリケーション オブジェクトを PDO マッピング オブジェクトにマッピングする必要があります。各 PDO マッピング オブジェクトには最大 10 個のアプリケーション オブジェクトを保存でき、PDO マッピング オブジェクトの最大長は 40 バイトです。オブジェクト ディクショナリでは、インデックス 1600h から 1603h は RxPDO 用、インデックス 1A00h から 1A03h は TxPDO 用です。PDO マッピング オブジェクトの内容は次のように定義されます：

Bit 31	16 15	8 7	0
Object index		Subindex	Length

Bit 16 ~ 31: PDO マッピング オブジェクトのインデックス

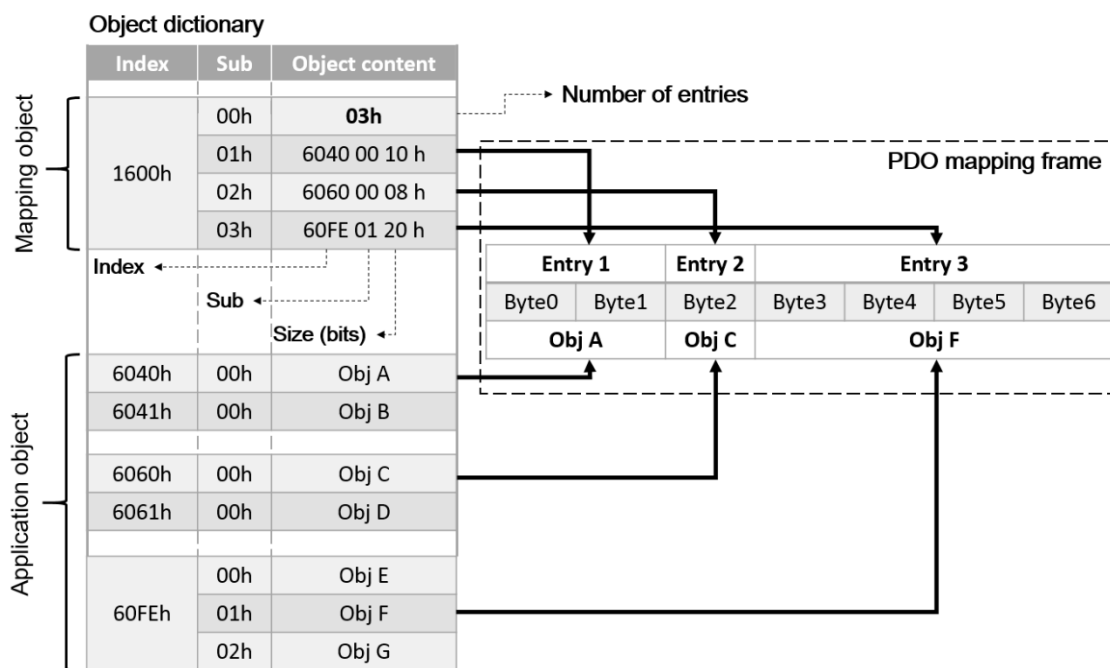
Bit 8 ~ 15: PDO マッピング オブジェクトのサブインデックス

Bit 0 ~ 7: PDO マッピングオブジェクトのサイズ (ビット単位)

注意：

1. SafeOp または Op 状態で PDO マッピング オブジェクトを書き込むことはできません。そうでない場合は、SDO 中止コード 0x06010002 が返されます。
2. サポートされていないオブジェクトが PDO マッピング オブジェクトに書き込まれると、SDO 中止コード 0x06020000 が返されます。

PDO マッピングの例を図 2.8.1.1 に示します。3 つのアプリケーション オブジェクト (Obj A、Obj C、Obj F) が PDO マッピング オブジェクト 1600h にマッピングされています。各 PDO マッピング オブジェクトのデフォルトについては、セクション 3.1.1 を参照してください。


 2.8.1.1

2.8.2 PDO 割り当てオブジェクト

上記の PDO マッピングに加えて、SyncManager で PDO マッピングテーブルを割り当てる必要もあります。SyncManager PDO 割り当てオブジェクトは、PDO マッピングテーブルと SyncManagers の間の関係を記述します。

E1 シリーズドライバーでは、RxPDO（SyncManager 2）用の 1C12h と TxPDO（SyncManager 3）用の 1C13h を SyncManager アサインオブジェクトに設定しています。割り当てオブジェクトにマッピングできるマッピングオブジェクトの最大数は 1 つです。PDO マッピングを設定する完全な手順については、セクション 3.1.2 を参照してください。

SyncManager PDO の割り当ての例を図 2.8.2.1 に示します。1C12h は割り当てオブジェクト 1600h にマップされます。これは、アプリケーションオブジェクトの最初のセットが RxPDO 通信に使用されることを意味します。

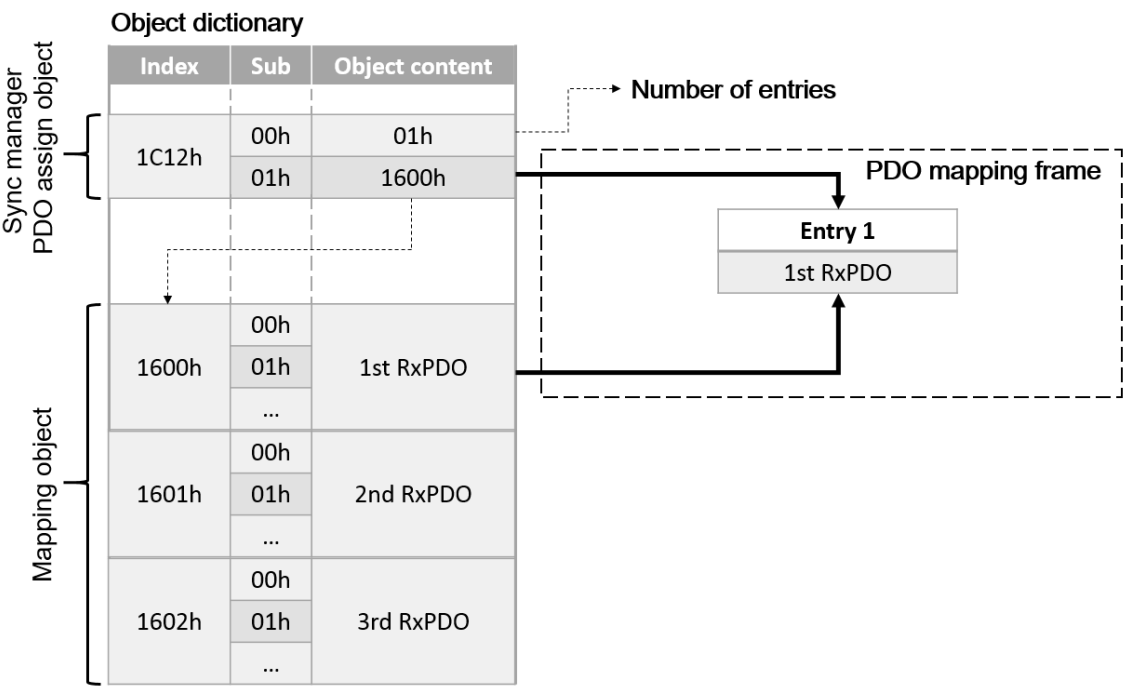


図 2.8.2.1

2.9 EtherCAT 表示・設定エリア

図 2.9.1 に E1 シリーズドライバーの EtherCAT 表示と設定エリアを示します。

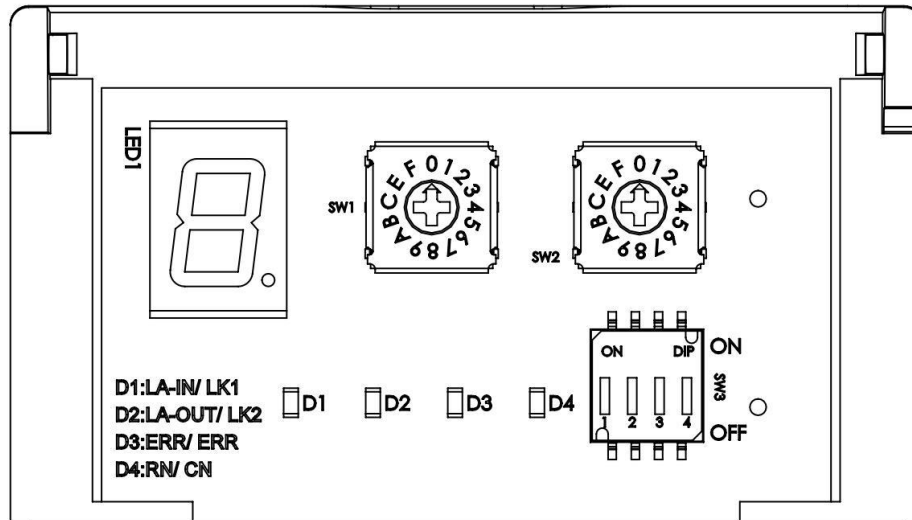


図 2.9.1

2.9.1 ノードアドレスの設定

通信が開始されると、マスターは自動インクリメントアドレッシングによってスレーブを検出します。スレーブは、接続順序(物理位置)に従ってマスターによってアクセスされます。ただし、ユーザーは独自のエイリアスを定義して、他のネットワーク トポロジを有効にすることもできます。

ロータリースイッチは、ノードアドレス（ステーションエイリアス）を設定するために使用されます。ステーションエイリアスは、マスターがスレーブを特定するための一意の ID です。

注：ロータリースイッチの局番が設定されていない場合は、サーボドライバーのシリアル接続順序に合わせて、コントローラに対応する設定を行ってください。

■ ステーションエイリアスレジスタ(0012h)

ステーションエイリアスは、電源投入時に ESC Configured Station Alias レジスタ (0012h)に設定されます。レジスタの値は次のように読み取ることができます。

設定ステーションエイリアス＝（左設定値）×16＋（右設定値）

表 2.9.1.1

Node address switch setting	説明
00h	ノードアドレスはコントローラによって設定されます。
01h~FFh	ノードアドレスはノードアドレススイッチの設定を使用します。

注意：制御電源投入後はノードアドレスの設定を変更しないでください。

2.9.2 EtherCAT インジケータ

E1 シリーズの CoE ドライバーには、RUN、ERR、L/A IN、L/A OUT の 4 つの EtherCAT インジケータ (LED)があります。RUN インジケータは ESM のステータスを示します。ERR インジケータは、EtherCAT 通信のエラー状態を示します。L/A IN および L/A OUT インジケータは、EtherCAT IN および OUT ポートの物理的なリンク状態と動作状態を示します。各インジケータの状態を表 2.9.2.1 に示します。

表 2.9.2.1

名称	LED色	状態	説明
RUN	緑	Off	初期状態
		Blinking	操作前
		Single flash	安全操作
		On	操作中
ERR	赤	Off	エラーなし
		Blinking	通信設定エラー
		Single flash	同期エラー
		Double flash	アプリケーションウォッチドッグタイマー(WDT)のタイムアウト
		Flickering	初期化エラー
L/A IN	緑	Off	物理層でリンクが確立されていません
		Flickering	リンク確立後運用中
		On	物理層で確立されたリンク
L/A OUT	緑	Off	物理層でリンクが確立されていません
		Flickering	リンク確立後運用中
		On	物理層で確立されたリンク

インジケータの状態を図 2.9.2.1 に示します。

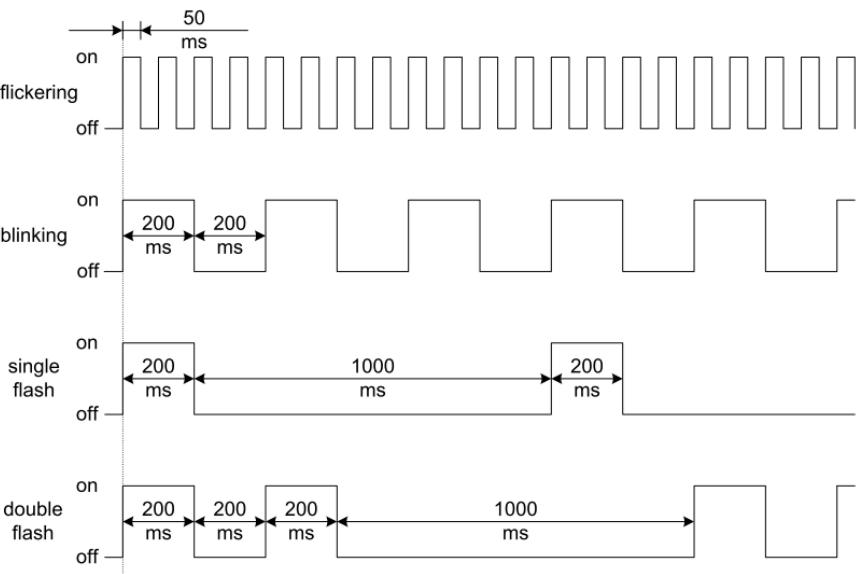


図 2.9.2.1

2.9.3 EtherCAT パネルの状態表示

表 2.9.3.1

Display	機能説明
	回転検出出力（TGON）信号の状態 サーボモーターの回転速度が設定値を超えたときに点灯します。（Pt502 または Pt581 で設定。初期設定は 20rpm または 20mm/s）サーボモーターの回転速度が設定値以下の場合は点灯しません。
	サーボレディ表示 サーボ OFF 時に点灯。サーボ ON 時は点灯しません。
	コマンド入力の表示 コマンド入力時に点灯します
	接続の表示 接続中に点灯します。

2.10 EtherCAT 関連のエラー

EtherCAT 通信エラーの場合、AL ステータスコードレジスタ(0134h:0135h)がセットされます。エラーがクリアされると、AL ステータスコードもクリアされます。E1 シリーズドライバーの AL ステータスコードを表 2.10.1 に定義します。

表 2.10.1

コード	説明	現状/状態変化	結果状態	ERR インジケータ
0x0000	エラーなし	Any	現在の状態	Off
0x0011	リクエスト状態の変更が無効です	I→S, I→O, P→O, O→B, S→B, P→B	I + E, P + E, S + E	Blinking
0x0012	要求された状態が不明です	Any	I + E, P + E, S + E	Blinking
0x0013	ブートストラップはサポートされていません	I→B	I + E	Blinking
0x0016	メールボックスの構成が無効です	I→P	I + E	Blinking
0x001A	同期エラー	O, S→O	S + E	Single flash
0x001B	SyncManager watchdog異常	O, S	S + E	Double flash
0x001D	出力構成が無効です	O, S, P→S	P + E	Blinking
0x001E	入力構成が無効です	O, S, P→S	P + E	Blinking
0x0035	無効なDC同期サイクル時間です	P→S	P + E	Blinking
0x8000	ドライバーは通信モードではありません	Any	Init	Blinking

(このページはblankになっています)

3. オブジェクト辞書

3.1	通信プロファイル領域.....	3-2
3.1.1	デフォルトの PDO マッピング.....	3-8
3.1.2	オブジェクトの PDO へのマッピング.....	3-10
3.1.3	PDO データ交換タイミング.....	3-12
3.2	標準化されたデバイスプロファイル領域	3-13
3.2.1	PDS（パワードライバーシステム）	3-23
3.2.2	プロファイル位置モード(pp).....	3-26
3.2.3	サイクリック同期位置モード(csp).....	3-33
3.2.4	ホーミングモード(hm).....	3-35
3.2.5	プロファイル速度モード(pv)	3-42
3.2.6	サイクリック同期速度モード(csv).....	3-43
3.2.7	プロファイルトルクモード(tq)	3-45
3.2.8	サイクリック同期トルクモード(cst).....	3-47
3.2.9	タッチプローブ機能.....	3-48
3.2.10	Modulo システム.....	3-51
3.3	メーカー固有のプロファイル領域	3-56
3.3.1	アブソリュートエンコーダの初期化	3-63
3.3.2	ホストコントローラーの動作警告	3-64
3.4	オブジェクト辞書一覧.....	3-65

オブジェクトディクショナリ内のすべてのオブジェクトは、16ビットのインデックスと8ビットのサブインデックスによってアドレス指定されます。標準的なオブジェクト辞書のレイアウトを表 3.1 に示します。

表 3.1

Index	説明
0000h ~ 0FFFh	データタイプ
1000h ~ 1FFFh	コミュニケーションプロファイルエリア
2000h ~ 5FFFh	メーカー固有のプロファイル領域
6000h ~ 9FFFh	標準化されたデバイスプロファイル領域
A000h ~ FFFFh	予約

3.1 通信プロファイル領域

表 3.1.1

Index	Sub-Index	名称	Data type	Access	PDO	有効な値	単位
1000h	00h	デバイスタイプ	U32	ro	-	0x00020192	-
		オブジェクトは、デバイスの種類と機能を表示します。 サーボドライバーの値は0x00020192です。					
1001h	00h	エラーレジスタ	U8	ro	-	0x0 ~ 0xFF	-
		ドライバーのエラーステータス。 このオブジェクトの値は、緊急メッセージの一部です。					
		Bit	説明				
		0	一般的なエラー 0：エラーなし。1：エラー				
		1~7	常に0				
1010h	-	ストアパラメータ	-	-	-	-	-
		パラメータ設定を不揮発性メモリに保存					
	00h	エントリー数	U8	ro	-	1	-
	01h	すべてのパラメータを保存	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
		パラメータ設定を不揮発性メモリに保存するには、0x65766173（「保存」）を書き込みます。保存プロセスには最大10秒かかる場合があります。パラメータ保存処理中にオブジェクトを読み込んだ場合は、0を返します。それ以外の場合は、1が返されます。パラメータの保存処理中は、他のSDOコマンドは無視されます。					
1018h	-	IDオブジェクト	-	-	-	-	-
		デバイス情報の表示					
	00h	エントリー数	U8	ro	-	4	-
	01h	ベンダーID	U32	ro	-	0xAAAA	-
		EtherCATベンダーID。値は0xAAAAです。					
	02h	製品コード	U32	ro	-	0x05	-
		E1シリーズドライバーの製品コードは0x05です。					
	03h	改定番号	U32	ro	-	0 ~ 4294967295	-
04h	シリアルナンバー	U32	ro	-	0 ~ 4294967295	-	
10F1h	-	エラー設定	-	-	-	-	-
		同期エラーのエラー設定					
	00h	エントリー数	U8	ro	-	1	-

	02h	同期エラー カウンタの制限	U16	rw	-	0 ~ 15	-						
		プロセスデータ受信失敗閾値です。ドライバーの内部エラーカウンターの値がしきい値を超えると、ドライバーはエラー (ALステータスコード 0x1A) を発行し、ESM状態はSafeOpに変わります。 SM2イベントを受信しなかった場合、ドライバーは同期エラーカウンタを3増やしますが、SM2イベントを受信した場合は、同期エラーカウンタを1減らします。以下に同期エラーカウンタの例を示します。											
		SM2イベント	1	0	1	0	1	0	1	0	1	0	1
		同期エラーカウンタ (エラーカウンタ制限 = 9)	0	3	2	5	4	7	6	9	9	9	9
		同期エラーカウンタ制限が0に設定されている場合、ドライバーは欠落しているSM2イベントを検出しません。											
1600h	-	最初のRxPDOマッピング	-	-	-	-	-	-					
		これらは、ドライバーが受信できるPDOのマッピングパラメータです。オブジェクトの値は、ESM状態がPreOpの場合にのみ変更できます。サブインデックス00hを0にクリアしないと、サブインデックス01h ~ 08hを変更できません。											
	00h	エントリー数	U8	rw	-	0 ~ 8	-						
	01h	マッピングエントリ1	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-						
		これは、マップされる最初のRxPDOオブジェクトです。コンテンツは以下のように定義されています。											
		Bit	31	...	16	15	...	08	07	...	01		
		インデックス番号			サブインデックス番号			ビット長					
	残りのマッピングエントリにも同じ設定方法が適用されます。 注：同じオブジェクトを異なるマッピングエントリにマッピングすることは、ドライバーではサポートされていません。												
	02h	マッピングエントリ2	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-						
	03h	マッピングエントリ3	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-						
	04h	マッピングエントリ4	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-						
	05h	マッピングエントリ5	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-						
	06h	マッピングエントリ6	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-						
	07h	マッピングエントリ7	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-						
	08h	マッピングエントリ8	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-						
09h	マッピングエントリ9	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-							
0Ah	マッピングエントリ10	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-							
1601h	-	2番目のRxPDOマッピング	-	-	-	-	-						
		仕様は1st RxPDOマッピングオブジェクトと同じです。											
	00h	エントリー数	U8	rw	-	0 ~ 8	-						
	01h	マッピングエントリ1	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-						
	02h	マッピングエントリ2	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-						
	03h	マッピングエントリ3	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-						
	04h	マッピングエントリ4	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-						
	05h	マッピングエントリ5	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-						
	06h	マッピングエントリ6	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-						
	07h	マッピングエントリ7	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-						
	08h	マッピングエントリ8	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-						
	09h	マッピングエントリ9	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-						
0Ah	マッピングエントリ10	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-							
1602h	-	3番目のRxPDOマッピング	-	-	-	-	-						
		仕様は1st RxPDOマッピングオブジェクトと同じです。											
	00h	エントリー数	U8	rw	-	0 ~ 8	-						
	01h	マッピングエントリ1	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-						
	02h	マッピングエントリ2	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-						
	03h	マッピングエントリ3	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-						
	04h	マッピングエントリ4	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-						
	05h	マッピングエントリ5	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-						

	06h	マッピングエントリ6	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-				
	07h	マッピングエントリ7	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-				
	08h	マッピングエントリ8	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-				
	09h	マッピングエントリ9	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-				
	0Ah	マッピングエントリ10	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-				
1603h	-	4番目のRxPDOマッピング	-	-	-	-	-				
		仕様は1st RxPDOマッピングオブジェクトと同じです。									
	00h	エントリー数	U8	rw	-	0 ~ 8	-				
	01h	マッピングエントリ1	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-				
	02h	マッピングエントリ2	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-				
	03h	マッピングエントリ3	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-				
	04h	マッピングエントリ4	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-				
	05h	マッピングエントリ5	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-				
	06h	マッピングエントリ6	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-				
	07h	マッピングエントリ7	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-				
	08h	マッピングエントリ8	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-				
	09h	マッピングエントリ9	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-				
	0Ah	マッピングエントリ10	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-				
1A00h	-	最初のTxPDOマッピング	-	-	-	-	-				
		これらは、ドライバーが送信できるPDOのマッピングパラメータです。オブジェクトの値は、ESM状態がPreOpの場合にのみ変更できます。サブインデックス00hを0にクリアしないと、サブインデックス01h ~ 08hを変更できません。									
	00h	エントリー数	U8	rw	-	0 ~ 8	-				
	01h	マッピング エントリ1	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-				
		マッピングされる最初のTxPDOオブジェクトです。コンテンツは以下のように定義されています。									
		Bit	31	...	16	15	...	08	07	...	01
			インデックス番号			サブインデックス番号			ビット長		
		残りのマッピングエントリにも同じ設定方法が適用されます。 注: 同じオブジェクトを異なるマッピングエントリにマッピングすることは、ドライバーではサポートされていません。									
	02h	マッピングエントリ2	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-				
	03h	マッピングエントリ3	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-				
	04h	マッピングエントリ4	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-				
	05h	マッピングエントリ5	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-				
	06h	マッピングエントリ6	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-				
	07h	マッピングエントリ7	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-				
08h	マッピングエントリ8	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-					
09h	マッピングエントリ9	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-					
	0Ah	マッピングエントリ10	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-				
1A01h	-	2番目のTxPDOマッピング	-	-	-	-	-				
		仕様は1st TxPDOマッピングオブジェクトと同じです。									
	00h	エントリー数	U8	rw	-	0 ~ 8	-				
	01h	マッピングエントリ1	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-				
	02h	マッピングエントリ2	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-				
	03h	マッピングエントリ3	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-				
	04h	マッピングエントリ4	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-				
	05h	マッピングエントリ5	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-				
	06h	マッピングエントリ6	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-				
	07h	マッピングエントリ7	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-				

	08h	マッピングエントリ8	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	09h	マッピングエントリ9	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	0Ah	マッピングエントリ10	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
1A02h	-	3番目のTxPDOマッピング	-	-	-	-	-
	仕様は1st TxPDOマッピングオブジェクトと同じです。						
	00h	エントリー数	U8	rw	-	0 ~ 8	-
	01h	マッピングエントリ1	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	02h	マッピングエントリ2	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	03h	マッピングエントリ3	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	04h	マッピングエントリ4	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	05h	マッピングエントリ5	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	06h	マッピングエントリ6	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	07h	マッピングエントリ7	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	08h	マッピングエントリ8	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	09h	マッピングエントリ9	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	0Ah	マッピングエントリ10	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
1A03h	-	4 番目のTxPDOマッピング	-	-	-	-	-
	仕様は1st TxPDOマッピングオブジェクトと同じです。						
	00h	エントリー数	U8	rw	-	0 ~ 8	-
	01h	マッピングエントリ1	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	02h	マッピングエントリ2	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	03h	マッピングエントリ3	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	04h	マッピングエントリ4	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	05h	マッピングエントリ5	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	06h	マッピングエントリ6	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	07h	マッピングエントリ7	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	08h	マッピングエントリ8	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	09h	マッピングエントリ9	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	0Ah	マッピングエントリ10	U32	rw	-	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
1C00h	-	SyncManager通信タイプ	-	-	-	-	-
	各SyncManager (SM)の通信タイプを設定します。						
	00h	エントリー数	U8	ro	-	4	-
	01h	通信種別SyncManager0	U8	ro	-	1	-
	SM0は、メールボックスを介してデータを受信する役割を果たします。値は1です。						
	02h	通信タイプSyncManager1	U8	ro	-	2	-
	SM1は、メールボックスを介してデータを送信する役割を果たします。値は2です。						
	03h	通信タイプSyncManager2	U8	ro	-	3	-
	SM2は、プロセスデータ出力(RxPDO)を担当します。値は3です。						
1C12h	-	SyncManager2 PDO割り当て	-	-	-	-	-
	これは、プロセスデータ出力 (RxPDO)を担当するSM2のPDOマッピングオブジェクトエントリです。 オブジェクトの値は、ESM状態がPreOpの場合にのみ変更できます。サブインデックス 00hを0にクリアしないと、 サブインデックス 01h ~ 08hを変更できません。						
	00h	割り当てられたPDOの数	U8	rw	-	0 ~ 1	-
	01h	割り当てられたRxPDO1のインデックス	U16	rw	-	1600h ~ 1603h	-
1C13h	-	RxPDOマッピングオブジェクトインデックス					
1C13h	-	SyncManager 3 PDO割り当て	-	-	-	-	-

		これは、プロセスデータ入力 (TxPDO)を担当するSM3のPDOマッピングオブジェクトエントリです。 オブジェクトの値は、ESM状態がPreOpの場合にのみ変更できます。サブインデックス 00hを0にクリアしないと、 サブインデックス 01h ~ 08hを変更できません。					
	00h	割り当てられたPDOの数	U8	rw	-	0 ~ 1	-
	01h	割り当てられたTxPDO 1のインデックス	U16	rw	-	1A00h ~ 1A03h	-
		TxPDOマッピングオブジェクトインデックス					
1C32h	-	SyncManager 2同期	-	-	-	-	-
	00h	同期パラメータ数	U8	ro	-	12	-
	01h	同期タイプ	U16	ro	-	0 ~ 2	-
		SM2同期のモード 0: FreeRun (同期しない) 2: DC Sync0 (Sync0 イベントに同期)					
	02h	サイクルタイム	U32	ro	-	250000 ~ 4000000	ns
		SMの通信周期です。値は以下のように定義されます。					
		同期モード	説明				
		FreeRun	アプリケーションコントローラのローカルサイクルタイム				
		DC Sync0	Sync0サイクルタイム (09A0h~09A3h)				

	04h	サポートされている同期タイプ	U16	ro	-	5	-
		サポートされている同期モードに対応するビットが1に設定されます。各ビットの意味は次のように定義されます。					
		Bit	説明				
		0	フリーラン	ビットは1です			
		1	SM同期モード	ビットは0です			
		2~4	DC同期モード	001b : DC Sync0イベントをサポート			
		5~6	出力シフトのサポート	00b : サポートされていません			
		7~15	予約				
	05h	最小サイクルタイム	U32	ro	-	187500	ns
		スレーブがサポートする最小サイクル時間					
	06h	時間の計算とコピー	U32	ro	-	31250	ns
		出力がイベントを同期するまでの最小時間。DCモードで使用					
	09h	遅延時間	U32	ro	-	31250	ns
スレーブのハードウェア遅延時間							
0Ch	サイクルタイムが短すぎる	U16	ro	-	0	-	
	このエラーカウンタは、サイクルタイムが短すぎると増加します。したがって、ローカルサイクルを完了できず、次のSMイベントの前に入力データを提供できません。DCモードで使用されます。						
1C33h	-	SyncManager 3同期	-	-	-	-	-
	00h	同期パラメータ数	U8	ro	-	10	-
	01h	同期タイプ	U16	ro	-	0 ~ 2	-
		SM3同期のモード 0 : FreeRun (同期しない) 2 : DC Sync0 (Sync0イベントに同期)					
	02h	サイクルタイム	U32	ro	-	250000 ~ 4000000	ns
		1C32 : 02hと同じ					
	04h	サポートされている同期タイプ	U16	ro	-	5	-
		1C32 : 04hと同じ					
	05h	最小サイクルタイム	U32	ro	-	187500	ns
		1C32 : 05hと同じ					
	06h	時間の計算とコピー	U32	ro	-	31250	ns
		入力ラッチ後の入力の最小時間					
	09h	遅延時間	U32	ro	-	-	ns

		1C32 : 09hと同じ					
	0Ch	サイクルタイムが短すぎる	U16	ro	-	0	-
		1C32 : 0Chと同じ					

3.1.1 デフォルトの PDO マッピング

E1 シリーズドライバーにおけるデフォルトの PDO マッピングの定義は、次のとおりです。

■ PDO マッピング 1 (csp、タッチプローブ、トルク制限)

表 3.1.1.1

	サブインデックス	値	名称
RxPDO (1600h)	01h	60400010h	コントロールワード
	02h	60600008h	動作モード
	03h	60720010h	最大トルク
	04h	607A0020h	目標位置
	05h	60B80010h	タッチプローブ機能
	06h	60FE0120h	デジタル出力: 物理出力
TxPDO (1A00h)	01h	603F0010h	エラーコード
	02h	60410010h	ステータスワード
	03h	60610008h	操作表示のモード
	04h	60640020h	位置の実際の値
	05h	60B90010h	タッチプローブの状態
	06h	60BA0020h	タッチ プローブ1ポジティブエッジ
	07h	60F40020h	追従誤差実測値
	08h	60FD0020h	デジタル入力

■ PDO マッピング 2 (csv)

表 3.1.1.2

	サブインデックス	値	名称
RxPDO (1601h)	01h	60400010h	コントロールワード
	02h	60600008h	動作モード
	03h	60FF0020h	目標速度
	04h	60FE0120h	デジタル出力: 物理出力
TxPDO (1A01h)	01h	603F0010h	エラーコード
	02h	60410010h	ステータスワード
	03h	60610008h	操作表示のモード
	04h	60640020h	位置の実際の値
	05h	606C0020h	速度実績値
	06h	60770010h	トルク実績値
	07h	60FD0020h	デジタル入力

■ PDO マッピング 3 (cst)

表 3.1.1.3

	サブインデックス	値	名称
RxPDO (1602h)	01h	60400010h	コントロールワード
	02h	60600008h	動作モード
	03h	60710010h	目標トルク
	04h	60FE0120h	デジタル出力: 物理出力
TxPDO (1A02h)	01h	603F0010h	エラーコード
	02h	60410010h	ステータスワード
	03h	60610008h	操作表示のモード
	04h	60640020h	位置の実際の値
	05h	606C0020h	速度実績値
	06h	60770010h	トルク実績値
	07h	60FD0020h	デジタル入力

■ PDO マッピング 4 (位置、速度、トルク、トルク制限、タッチプローブ)

表 3.1.1.4

	サブインデックス	値	名称
RxPDO (1603h)	01h	60400010h	コントロールワード
	02h	60600008h	動作モード
	03h	60710010h	目標トルク
	04h	60720010h	最大トルク
	05h	607A0020h	目標位置
	06h	60B80010h	タッチプローブ機能
	07h	60FF0020h	目標速度
	08h	60FE0120h	デジタル出力: 物理出力
TxPDO (1A03h)	01h	60410010h	ステータスワード
	02h	60610008h	操作表示のモード
	03h	60640020h	位置の実際の値
	04h	606C0020h	速度実績値
	05h	60770010h	トルク実績値
	06h	60B90010h	タッチプローブの状態
	07h	60BA0020h	タッチプローブ1ポジティブエッジ
	08h	60FD0020h	デジタル入力

3.1.2 オブジェクトの PDO へのマッピング

以下に PDO マッピングの設定手順を示します。

ステップ 1: ESM 状態を PreOp に設定します。

ステップ 2: PDO マッピングの割り当てを無効にします。オブジェクト 1C12h と 1C13h のサブインデックス 00h を 0 に設定します。

ステップ 3: PDO マッピングオブジェクト 1600h~1603h および 1A00h~1A03h のマッピングエントリの数を 0 に設定します。

ステップ 4: PDO マッピングオブジェクト 1600h~1603h および 1A00h~1A03h のすべてのマッピングエントリを設定します。

ステップ 5: 割り当てられた PDO マッピングオブジェクトを設定します。オブジェクト 1C12h と 1C13h のサブインデックス 1 を設定します。

ステップ 6: PDO マッピングの割り当てを有効にします。オブジェクト 1C12h と 1C13h のサブインデックス 0 を 1 に設定します。

ステップ 7: ESM 状態を PreOp から SafeOp に設定します。TxPDO が有効になります。

ステップ 8: ESM 状態を SafeOp から Op に設定します。RxPDO が有効になります。

注：

3. 手順 6 の後に PDO マッピング設定がチェックされます。マッピングされたオブジェクトが PDO マッピングオブジェクトの最大数または PDO データの最大長を超える場合、SDO アボートコード 0x06040042 が返されます。
4. SafeOp または Op 状態で PDO マッピングオブジェクトを書き込むことはできません。それ以外の場合、SDO アボートコード 0x06010002 が返されます。
5. サポートされていないオブジェクトが PDO マッピングオブジェクトに書き込まれると、SDO アボートコード 0x06020000 が返されます。

オブジェクト 607Fh を 1600h に追加し、割り当てられた RxPDO として 1600h を使用する例を以下に説明します。

変更前（初期設定）

表 3.1.2.1

	サブインデックス	値	名称
RxPDO (1600h)	01h	60400010h	コントロールワード
	02h	60600008h	動作モード
	03h	60720010h	最大トルク
	04h	607A0020h	目標位置
	05h	60B80010h	タッチプローブ機能
	06h	60FE0120h	デジタル出力: 物理出力

変更後

表 3.1.2.2

	サブインデックス	値	名称
RxPDO (1600h)	01h	60400010h	コントロールワード
	02h	60600008h	動作モード
	03h	60720010h	最大トルク
	04h	607A0020h	目標位置
	05h	60B80010h	タッチプローブ機能
	06h	60FE0120h	デジタル出力: 物理出力
	07h	607F0020h	最大プロファイル速度

ステップ 1: ESM 状態を PreOp に設定します

ステップ 2: PDO マッピングの割り当てを無効にします。1C12:00h を 0 に設定します。

ステップ 3: 1600:00h を 0 に設定します。

ステップ 4: 1600:07h の値を 607F0020h に設定します。次に、1600:00h を 7 に設定します。

ステップ 5: 1C12:01h の値を 1600h に設定します。

ステップ 6: 1C12:00h を 1 に設定して、PDO マッピングの割り当てを有効にします。

ステップ 7: ESM 状態を PreOp から SafeOp に設定します。TxPDO が有効になります。

ステップ 8: ESM 状態を SafeOp から Op に設定します。RxPDO が有効になります。

3.1.3 PDO データ交換タイミング

図 3.1.3.1 は、DC 同期モードでのマスターとスレーブ間の PDO 交換の例を示しています。

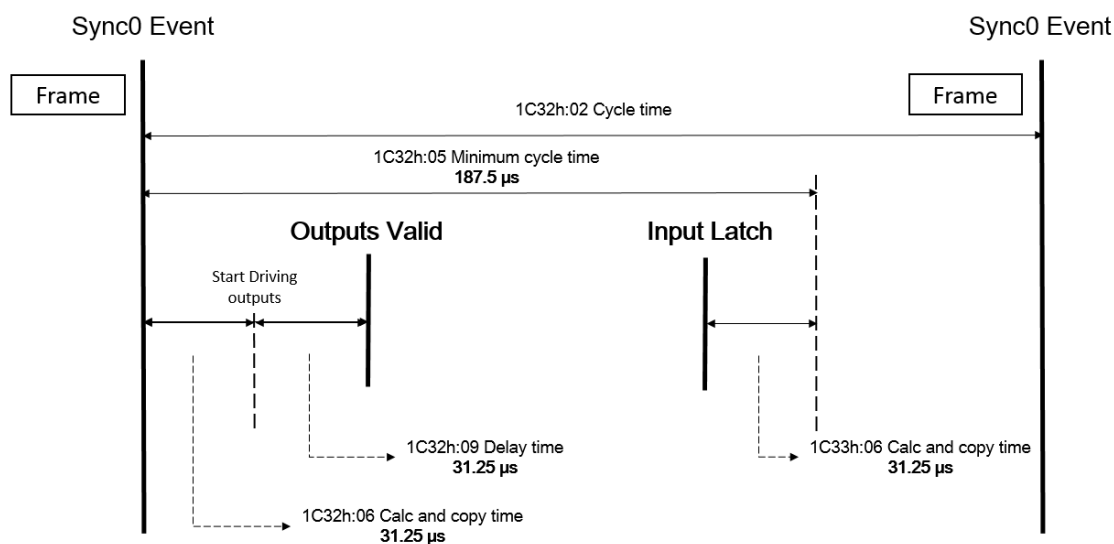


図 3.1.3.1

図 3.1.3.2 に、FreeRun (DC 未使用)モードでのマスターとスレーブ間の PDO 交換の例を示します。

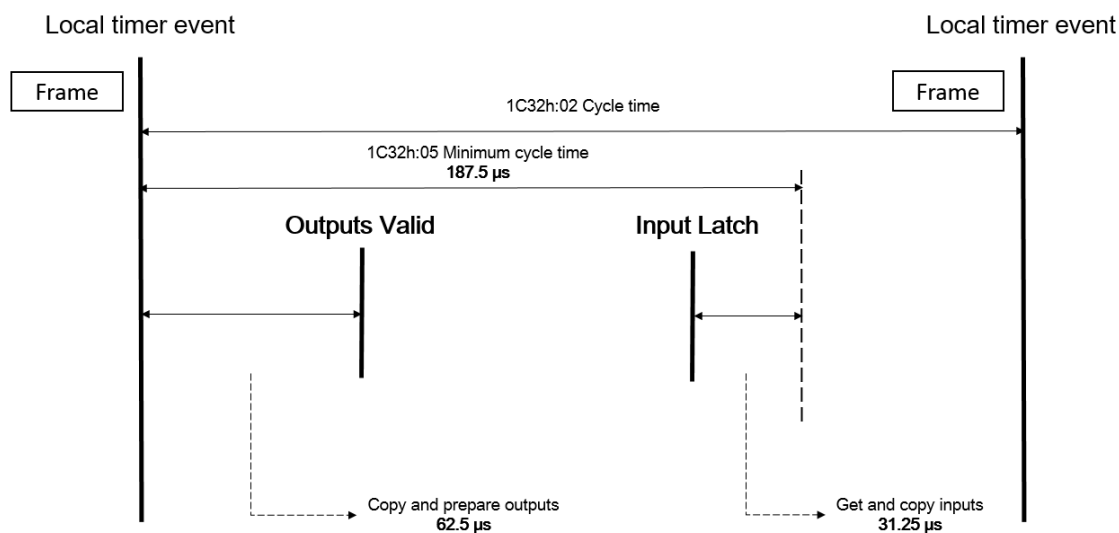


図 3.1.3.2

3.2 標準化されたデバイスプロファイル領域

表 3.2.1

Index	Sub-Index	名称	Data type	Access	PDO	有効な値	単位
603Fh	00h	エラーコード	U16	ro	Y	0x0 ~ 0xFFFF	-
		最後に発生したエラーを表示します。 エラーコードの値はFF**hです。ここで、**はEシリーズドライバーからのエラーコードです。 例としてFF10hを取り上げます。10h = 16d → エラー16が発生します。					
		0x603Fエラーコードマッピングテーブル					
		0x603F エラーコード (16 進数)	アラーム番号	アラーム名			
		FF04	AL024	System alarm 1			
		FF05	AL025	System alarm 2			
		FF06	AL030	Main circuit detector error			
		FF07	AL040	Parameter setting error			
		FF0B	AL050	Combination error			
		FF0C	AL070	Motor type change detected			
		FF0E	AL0b0	Invalid Servo ON command alarm			
		FF0F	AL100	Over current detected			
		FF10	AL320	Regenerative overload			
		FF11	AL400	Over voltage			
		FF12	AL410	Under voltage			
		FF13	AL510	Over speed			
		FF14	AL511	Encoder output pulse overspeed			
		FF18	AL710	Instantaneous overload			
		FF19	AL720	Continuous overload			
		FF1D	AL7A1	Drive overload			
		FF1E	AL7A2	Internal overheat error 2 (power board)			
		FF21	AL800	Data backup error			
		FF22	AL810	Battery error			
		FF23	AL820	Encoder com. error			
		FF24	AL830	Encoder data error			
		FF25	AL840	Encoder crc error			
		FF26	AL850	Encoder counting error			
		FF27	AL860	Write data fail error			
		FF28	AL870	Encoder over heat error			
		FF29	AL880	Encoder sensor phase error (AqB)			
		FF2A	AL890	ESC ALM - Incremental encoder cable not connected			
		FF2B	AL8A0	ESC ALM - CH1 ESC side error			
		FF2C	AL8b0	ESC ALM - CH1 Encoder side error			
		FF2D	AL8C0	ESC ALM - CH2 ESC side error			
		FF2E	AL8d0	ESC ALM - CH2 Encoder side error			
		FF2F	AL8E0	Digital encoder cable not connected			
		FF30	AL8F0	ESC ALM - Internal fault			
		FF31	AL861	Motor overheated			
		FF32	ALb10	Speed reference A/D error			
		FF34	ALb20	Torque reference A/D error			
		FF35	ALb33	Current detection error			
		FF36	ALC10	Servomotor out of control			
		FF37	ALC20	Phase detection error			
		FF38	ALC21	Polarity sensor error (Hall sensor)			
		FF3A	ALC50	Polarity detection failure			
		FF3B	ALC51	Overtravel detected during polarity detection			
		FF3C	ALC52	Polarity detection not completed			
		FF3E	ALd00	Position error too big			
		FF41	ALd10	Hybrid deviation error (motor to load)			
		FF42	ALeb0	Safety function alarm			
FF43	ALeb1	Safety function signal input timing error					
FF44	ALeb2	Safety function self-check error					
FF45	ALF10	Power supply line open phase					
FF46	ALF50	Servomotor main circuit cable disconnection (motor maybe disconnected)					
FF47	ALFA0	Power supply for encoder error (5v card fail)					
FF48	ALFB0	FieldBus Hardware Fault					

Index	Sub-Index	名称			Data type	Access	PDO	有効な値		単位
		FF49	ALFB1	FieldBus Communication Fault						
		FF4A	ALFC0	Group Communication Fault						
		FF4B	ALFC1	Gantry system slave alarm						
		FF4C	AL.891	Incremental encoder signal error						
		FF4D	AL.FB2	Fieldbus communication setup error						
		FF4F	AL.Fd0	Electronic cam control system alarm						
		FF50	AL.EF9	Multi-motion alarm						
6040h	00h	コントロールワード			U16	rw	Y	0x0 ~ 0xFFFF		-
		オブジェクトは、ドライバーのPDS状態遷移と操作モードでの特定のコマンドを制御します。ビットの詳細は以下のとおりです。								
		15 ... 10	9	8	7	6 ... 4	3	2	1	0
		N/A	Op mode specific	halt	Fault reset	Op mode specific	Enable operation	Quick stop	Enable voltage	Switch on
		Bit8(停止):1に設定すると、モーターはオブジェクト605Dh (停止オプションコード)に従って減速停止します。Bitを0に設定すると、停止操作が再開されます。pp、pv、tq、およびhmモードでのみ適用されます。								
		Bit 7、3~0: PDSコマンド。コマンドのコードは、セクション 3.2.1 PDS (Power Drive System)で説明されています。								
		Bit 9、6~4 (動作モード固有): 各モードでの各Bitの可用性は次のとおりです。								
		Op mode	9	6	5	4				
		pp	change on set-point	absolute / relative	change set immediately	new set-point				
		pv	-	-	-	-				
tq	-	-	-	-						
hm	-	-	-	homing operation start						
csp	-	-	-	-						
csv	-	-	-	-						
cst	-	-	-	-						

6041h

00h

ステータスワード

U16

ro

Y

0 ~ FFFFh

-

このオブジェクトは、PDS FSAの状況と操作モードでの特定の情報を提供します。ビットの詳細は以下のとおりです。

15	14	13	12	11	10	9	8	7
Reserved		Op mode specific		Internal limit active	Target reached	Remote	Reserved	Warning
6		5		4	3	2	1	0
Switch on disabled		Quick stop		Voltage disabled	Fault	Operation enabled	Switched on	Ready to Switch on

Bit6、5、3~0: PDSの状態。状態のコードは、セクション 3.2.1 PDS (Power Drive System)で説明されています。
Bit 4 (電圧有効): 主電源通常入力が正常な場合、Bitは0のはずです。
Bit 5 (クイック停止): PDSがクイック停止要求に反応している場合、Bitは0に設定されます。
Bit 7(警告): Bitが1の場合、警告が発生していることを示します。PDSは変化せず、ワーニング中もモーターの運転を継続します (エラーは発生しません)。
Bit 9 (リモート): Bitが1に設定されている場合、コントロールワードが処理されます。ESM状態がPreOp (SDO 使用可能) になった後に1に設定されます。
Bit 10(目標達成):

値	定義
0	Halt (制御ワードのビット 8) = 0: ターゲットに到達していません
	Halt = 1: 軸が減速する
1	Halt = 0: 目標に到達
	Halt = 1: 軸が停止します (速度 = 0)

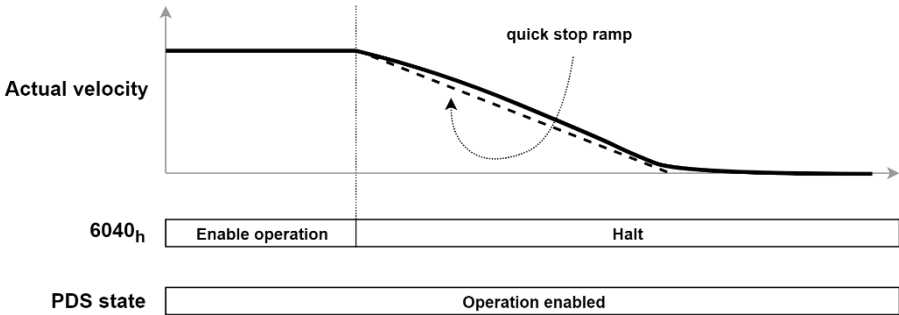
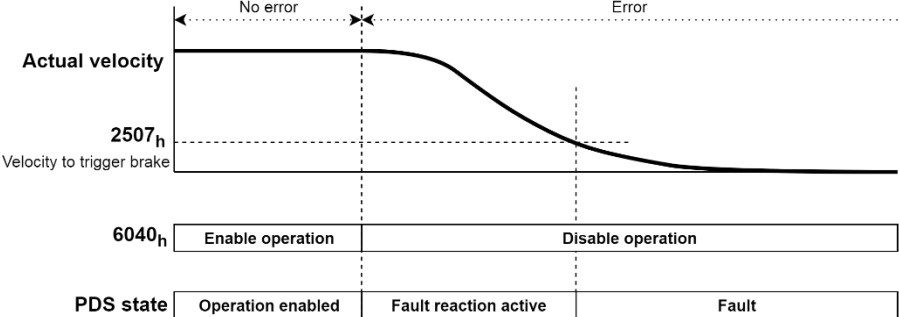
Bit 11(内部制限アクティブ): 次のいずれかの条件が発生した場合、Bitは1に設定されます。

Op mode		状態	サーボ on / off
位置制御	pp, csp	ソフトウェアリミット	on / off
		ハードウェアリミット	on / off
		トルクリミット	on
		csp で補間速度を超えました	on
	hm	トルクリミット	on
速度制御	pv, csv	ハードウェアリミット	on / off
		トルクリミット	on
トルク制御	tq, cst	ハードウェアリミット	on / off
		トルクリミット	on

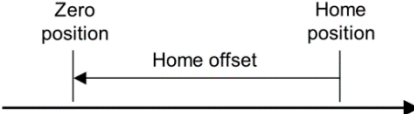
Bit 13, 12, 10 (動作モード固有): 各モードでの各ビットの可用性を以下に示します。

Op mode	13	12	10
pp	フォローエラー	セットポイント確認	目標達成
pv	最大滑り誤差	スピード	目標達成
tq	-	-	目標達成
hm	原点復帰エラー	ホーミング達成	目標達成
csp	フォローエラー	ドライバーはコマンド値に従います	目標達成
csv	-	ドライバーはコマンド値に従います	目標達成
cst	-	ドライバーはコマンド値に従います	目標達成

605Ah	00h	クイックストップオプションコード	l16	rw	-	2	-
		オブジェクトはクイックストップ機能実行時の動作を示します。Eシリーズドライバーはオプション2のみをサポートします: 6085hに従って減速します（急停止減速）。PDSの状態がスイッチオン無効に変わります。 Actual velocity 2507_h Velocity to trigger brake 6040_h Enable operation Quick stop PDS state Operation enabled Quick stop active Switch on disable 6041_h bit5 Quick stop					
605Bh	00h	シャットダウンオプションコード	l16	rw	-	0	-
		このオブジェクトは、PDS状態がOperation enabledからReady to switch onに遷移するときのアクションを示します。Eシリーズドライバーはオプション0のみをサポートします: ドライバー機能を無効にします。PDSの状態がReady to switch onに変わります。 Actual velocity 6040_h Enable operation Shutdown PDS state Operation enabled Ready to switch on					
605Ch	00h	操作オプションコードを無効にする	l16	rw	-	0	-
		このオブジェクトは、PDS状態がOperation enabledからSwitched onに遷移するときのアクションを示します。Eシリーズドライバーはオプション0のみをサポートします: ドライバー機能を無効にします。PDSの状態がスイッチオンに変わります。 Actual velocity 6040_h Enable operation Disable operation PDS state Operation enabled Switched on					

605Dh	00h	停止オプションコード		I16	rw	-	1、2	-																										
		halt関数実行時の動作を示すオブジェクトです。 E シリーズドライバーは、オプション 2: クイック ストップ ランプで減速するのみをサポートします。 PDS の状態は、「操作可能」のままです。 注: オブジェクトを 1 に設定できるのは pp モードのみです。モーターは 6084h (プロファイル減速度) に従って停止します。																																
																																		
605Eh	00h	障害対応オプションコード		I16	rw	-	0 ~ 2	-																										
		オブジェクトは、Fault反応中のアクションを示します。サポートされている値は次のとおりです。 0: ドライバー機能を無効にします。モーターは自由に回転します。 2: 6085h (急停止減速) に従って減速します。PDSの状態がFaultに変わります。																																
																																		
6060h	00h	動作モード		I8	rw	Y	0 ~ 10	-																										
		ドライバーの動作モードを設定します。サポートされている操作モードは次のとおりです。																																
		<table><thead><tr><th>値</th><th>Op mode</th><th>略語</th></tr></thead><tbody><tr><td>0</td><td>no mode change / assigned</td><td>-</td></tr><tr><td>1</td><td>profile position</td><td>pp</td></tr><tr><td>3</td><td>profile velocity</td><td>pv</td></tr><tr><td>4</td><td>profile torque</td><td>tq</td></tr><tr><td>6</td><td>homing</td><td>hm</td></tr><tr><td>8</td><td>cyclic synchronous position</td><td>csp</td></tr><tr><td>9</td><td>cyclic synchronous velocity</td><td>csv</td></tr><tr><td>10</td><td>cyclic synchronous torque</td><td>cst</td></tr></tbody></table> デフォルト値は0です。オブジェクトが0またはサポートされていない値に設定されている場合、モードは変更されません。運転モードを切り替える前に、モーターを停止してください。動作中に動作モードを変更した場合、動作は保証されません。デュアルループ制御を採用した場合、pp、hm、cspモードのみ使用できます。								値	Op mode	略語	0	no mode change / assigned	-	1	profile position	pp	3	profile velocity	pv	4	profile torque	tq	6	homing	hm	8	cyclic synchronous position	csp	9	cyclic synchronous velocity	csv	10
値	Op mode	略語																																
0	no mode change / assigned	-																																
1	profile position	pp																																
3	profile velocity	pv																																
4	profile torque	tq																																
6	homing	hm																																
8	cyclic synchronous position	csp																																
9	cyclic synchronous velocity	csv																																
10	cyclic synchronous torque	cst																																
6061h	00h	操作表示のモード		I8	ro	Y	0 ~ 10	-																										
ドライバーの実際の動作モード。内部モードが正常に変更された後、オブジェクトはコマンドモードに変更されます。コマンドモードがサポートされていない場合、オブジェクトは変更されません。																																		
6062h	00h	位置要求値		I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc																										
必要な位置の値																																		
6063h	00h	位置実績内部値		I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	count																										
モーター位置の実際の値。二重ループ制御では、値は外部スケールユニットから取得されます。																																		
6064h	00h	位置実績値		I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc																										
モーター位置の実際の値																																		

6065h	00h	フォローエラーウィンドウ	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	inc
		60F4h のしきい値 (次のエラーの実測値)。60F4h (追従エラー実測値) が6065hを超えると、6041h (ステータスワード) のビット13が1になります。 オブジェクトが0に設定されている場合、次のエラーが常に発生します。					
6066h	00h	次のエラータイムアウト	U16	rw	Y	0 ~ 65535	ms
		6065hの説明を参照してください(次のエラーウィンドウ)。					
6067h	00h	位置ウィンドウ	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	inc
		6062h(位置要求値)と6064h(位置実測値)の差が、6068h(位置ウィンドウ時間)で設定された時間より長く6067h(位置ウィンドウ)以内にある場合、6041hのビット10が1に設定されます。 位置偏差が6067hを超えると、6041h (ステータスワード)のビット10が0に設定されます。					
6068h	00h	位置ウィンドウ時間	U16	rw	Y	0 ~ 65535	ms
		6067h (ポジションウィンドウ) の説明を参照してください。					
606Bh	00h	速度要求値	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc/s
		内部指令速度					
606Ch	00h	速度実績値	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc/s
		モーターの実測速度					
606Dh	00h	速度ウィンドウ	U16	rw	Y	0 ~ 65535	inc/s
		60FFh (目標速度) + 60B1h (速度オフセット)と606Ch (速度実測値)の差が、606Eh (速度ウィンドウ時間)で設定された時間より長く606Dh (速度ウィンドウ)内にある場合、6041h (ステータスワード)のビット10 1に設定されます。 速度偏差が 6067h (位置ウィンドウ)を超えると、6041h (ステータスワード)のビット10が0に設定されます。					
606Eh	00h	速度ウィンドウ時間	U16	rw	Y	0 ~ 65535	ms
		606Dh (速度ウィンドウ)の説明を参照してください。					
6071h	00h	目標トルク	I16	rw	Y	-32768 ~ 32767	0.1%
		トルク指令。 値は 6072h (最大トルク) によって制限されます。 ドライバーの出力目標トルク (力) =モータートルク (力) 定数×モーター定格電流×対象物 6071h (目標トルク) /1000					
6072h	00h	最大トルク	U16	rw	Y	0 ~ 65535	0.1%
		構成された最大トルク。値はモーターの能力によって制限されます。					
6074h	00h	トルク要求	I16	ro	Y	-32768 ~ 32767	0.1%
		内部トルク指令					
6075h	00h	モーター定格電流	U32	ro	-	0 ~ 4294967295	mA
		モーターの定格電流					
6076h	00h	モーター定格トルク	U32	ro	-	0 ~ 4294967295	mNm
		モーターの定格トルク					
6077h	00h	トルク実績値	I16	ro	Y	-32768 ~ 32767	0.1%
		値は、定格トルク1000あたりで与えられます。値は参考値です。					
607Ah	00h	目標位置	I32	rw	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc
		位置コマンド					
607Bh	-	ポジション範囲制限	-	-	-	-	-
		位置データの範囲については、セクション 3.2.10 Moduloシステムを参照してください。					
	00h	エントリー数	U8	ro	-	2	-
	01h	最小位置範囲制限	I32	rw	Y	-2147483648 ~ 0	inc
		位置データの範囲の下限値					
	02h	最大位置範囲制限	I32	rw	Y	0 ~ 2147483647	inc
		位置データの範囲の上限値					

607Ch	00h	ホームオフセット	I32	rw	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc
		原点復帰後、検出したインデックス位置を607Ch(原点オフセット)の値に設定します。 ゼロ位置=原点+原点オフセット 					
607Fh	00h	最大プロファイル速度	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	inc/s
		構成された最大速度。値はモーターの能力によって制限されます。					
6081h	00h	プロファイル速度	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	inc/s
		プロファイルモーション中の速度。値は607Fhによって制限されます。					
6083h	00h	プロファイルの加速度	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	inc/s ²
		プロファイルモーションの設定された加速度					
6084h	00h	プロファイル減速度	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	inc/s ²
		プロファイルモーションの設定された減速度					
6085h	00h	急停止減速度	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	inc/s ²
		急停止機能が有効で、605Ah (急停止オプションコード)が2または6に設定されている場合、減速度はモーターを停止するために使用されます。605Dh(停止オプションコード)、605Eh(故障対応オプションコード)が2の場合も急停止減速となります。					
6087h	00h	トルクスロープ	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	0.1%/s
		トルクの変化率					
6098h	00h	ホームイング方法	I8	rw	Y	-128 ~ 127	-
		hmモードで使用されるホームイング方法。原点復帰中は原点復帰方法を変更できません。サポートされているホームイング方法は、方法-5から-1、1、2、7 から14、33、34、および37です。サポートされていないホームイング方法でホームイング手順が開始されると、6041h (ステータスワード)のビット13が1に設定されます。					
6099h	-	ホームイング速度	-	-	-	-	-
	-	hmモード時の速度					
	00h	エントリー数	U8	ro	-	2	-
	01h	スイッチ探索時の速度	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	inc/s
		スイッチ信号をサーチする際の実速度です					
	02h	ゼロサーチ時の速度	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	inc/s
		インデックス信号をサーチするときの実速度					
609Ah	00h	ホームイング加速度	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	inc/s ²
		hmモードでの加速度と減速度					
60B1h	00h	速度オフセット	I32	rw	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc/s
60B2h	00h	トルクオフセット	I16	rw	Y	-3000 ~ 3000	0.1%

60B8h	00h	タッチプローブ機能	U16	rw	Y	0 ~ 65535	-	
		E1シリーズドライバは、タッチプローブ1機能のみをサポートします。各ビットの説明は以下のとおりです。						
		Bit	値	定義				
		0	0	タッチプローブ1をオフにします				
			1	タッチプローブ1を有効にする				
		1	0	最初のイベントをトリガーする				
			1	連続				
		2~3	00	-				
			01	Z相信号または位置エンコーダでトリガ				
			10	-				
11	-							
4	0	タッチプローブ1のポジティブエッジでサンプリングをオフにします						
	1	タッチプローブ1のポジティブエッジでのサンプリングを有効にする						
5	0	タッチプローブ1の負のエッジでサンプリングをオフにします						
	1	タッチプローブ1のネガティブエッジでサンプリングを有効にする						
6,7	-	予約						
8	0	タッチプローブ2をオフにします						
	1	タッチプローブ2を有効にします						
9	0	最初のイベントをトリガーします。(シングルラッチ)						
	1	連続ラッチ						
10,11	00	(サポートしていません)						
	01	ゼロインパルス信号でトリガーします。(エンコーダーインデックス信号による)						
	10	(サポートしていません)						
	11	予約						
12	0	タッチプローブ 2 の正のエッジでサンプリングをオフにします						
	1	タッチプローブ 2 の正エッジでのサンプリングを有効にします						
13	0	タッチプローブ 2 のネガティブエッジでサンプリングをオフにします						
	1	タッチプローブ2のネガティブエッジでのサンプリングを有効にします						
14,15	-	予約						
注意：								
1. Eシリーズドライバは、タッチプローブ1 とタッチプローブ2 を同時に有効にすることはできません。この場合、タッチプローブ1 のみが実行されます。								
2. 正エッジと負エッジ（ビット4 とビット5、ビット12 とビット13）でのサンプリングを同時に有効にしないでください。そうしないと、正エッジサンプリングのみが実行されます。								

60B9h	00h	タッチプローブの状態	U16	ro	Y	0 ~ 65535	-	
		タッチプローブ機能の状態。各ビットの説明は以下のとおりです。						
		Bit	値	定義				
		0	0	タッチプローブ1がオフになっている				
			1	タッチプローブ1が有効です				
		1	0	タッチプローブ1に正のエッジ値が保存されていません				
			1	タッチプローブ1のポジティブエッジの値が保存されました				
		2	0	タッチプローブ1負のエッジ値が保存されていません				
			1	タッチプローブ1のネガティブエッジの値が保存されました				
		3~7	-	予約				
8	0	タッチプローブ2がオフになっています						
	1	タッチプローブ2が有効です						
9	0	タッチプローブ 2 に正のエッジ値が保存されていません						
	1	タッチプローブ2の正エッジ値が保存されました						
10	0	タッチプローブ 2 に負のエッジ値が保存されていません						
	1	タッチプローブ2の負のエッジ値が保存されました						
11~15	-	予約						

60BAh	00h	タッチプローブ1ポジティブエッジ	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc
		正のエッジでのタッチプローブ1の位置の値					

60BBh	00h	タッチプローブ1ネガティブエッジ	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc
		負のエッジでのタッチプローブ1の位置の値					
60BCh	00h	タッチプローブ2ポジティブエッジ	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc
		ポジティブエッジでのタッチプローブ2の位置値。					
60C2h	-	補間時間	-	-	-	-	-
		補間時間周期は、使用する通信周期に基づいて自動的に設定されます。					
		通信周期	60C2:01h		60C2:02h		
		250μs	25		-5		
		500μs	50		-5		
		1ms	10		-4		
		2ms	20		-4		
		4ms	40		-4		
	00h	エントリー数	U8	ro	-	2	-
	01h	補間時間値	U8	rw	-	0 ~ 255	-
	02h	補間時間インデックス	I8	rw	-	-128 ~ 63	-
60C5h	00h	最高加速度	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	inc/s ²
60C6h	00h	最大減速度	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	inc/s ²
60E0h	00h	正のトルク制限値	U16	rw	Y	0 ~ 65535	0.1%
		モーターに設定された正の最大トルク					
60E1h	00h	負のトルク制限値	U16	rw	Y	0 ~ 65535	0.1%
		モーターに設定された負の最大トルク					
60F2h	00h	ポジションオプションコード	U16	rw	Y	0x0 ~ 0x00C0	-
		位置位置決め動作オプション。このオブジェクトは、pp モードでの特定の機能の動作に影響します。 現在、回転軸方向オプションは、Modulo システムがアクティブになっている場合にのみサポートされます。					
		Bit	Value	名称	運用上の動作		
		0 ~ 5	0	-	(サポートしていません)		
		6, 7	00	Linear	直線移動の場合、モーターは絶対位置に基づいて移動します。		
			01	Only negative direction	負方向のみ、モーターは逆方向にのみ動きます。		
			10	Only positive direction	正方向のみ、モーターは前進方向にのみ動きます。		
			11	Shortest way	最短距離、モーターは最短距離で動きます。		
8 ~ 15	0	-	(サポートしていません)				
60F4h	00h	追従誤差実測値	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc
		60F4h (以下の誤差実測値) = 6062h (位置要求値) - 6064h (位置実績値)					
60FCh	00h	位置需要内部値	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	count
		内部指令位置					

60FDh	00h	デジタル入力	U32	ro	Y	0 ~ FFFFFFFFh	-						
		外部入力信号の入力状態。各ビットの定義は以下の通りです。											
		31 ... 27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16
		予約	STO	SF2	SF1	I8	I7	I6	I5	I4	I3	I2	I1
		15 ... 3									2	1	0
		予約									Home switch	Positive limit switch	Negative limit switch
		各ビットの値は次のように定義されます。 0: スイッチオフ 1: スイッチオン 注意： 1. SF1 と SF2 が両方ともオフの場合、STO ステータスはオンです。 2. STO 機能セキュリティ承認済みのドライバーは、定期的に自己診断手順を実行してハードウェア機能をチェックします。この手順では、12 時間ごとに SF1 または SF2 のいずれかを 3 ミリ秒間オフにします。手順の流れ: 12 時間間隔 → SF1 診断を実行 → 12 時間間隔 → SF2 診断を実行 → 12 時間間隔 → SF1 診断を実行 → ...											
60FEh	-	デジタル出力	-	-	-	-	-						
		これらは、外部出力信号を制御するために使用されます。											
		31 ... 21	20	19	18	17	16	15 ... 0					
		予約	O5	O4	O3	O2	O1	予約					
		このオブジェクトは、E1シリーズドライバーのCN6からの汎用出力信号のステータスを制御します。サブインデックス1は、出力信号のステータスを制御するために使用されます。サブインデックス2は、サブインデックス1のどの出力信号を有効にするかを決定します。 オブジェクト3514h、3515h、3516hのO1～O5信号にドライバーステータス出力を割り当てると、このオブジェクトのステータスがORの論理で出力されます。これらの信号のいずれかが、オブジェクト3514h、3515h、または3516hで有効になっている機能に割り当てられている場合は、サブインデックス2のビットマスクを使用して、対応する信号を無効にします。そうすることで、信号が重複しなくなります。											
		ブレーキは、サーボがオンになっていない場合にのみ、このオブジェクトによって制御できます。											
		00h	エントリー数	U8	ro	-	2	-					
		01h	物理出力	U32	rw	Y	0 ~ FFFFFFFFh	-					
			外部信号の出力を制御します。各ビットの値は次のように定義されます。 0: スイッチオフ 1: スイッチオン										
		02h	ビットマスク	U32	rw	Y	0 ~ FFFFFFFFh	-					
出力信号マスク。各ビットの値は次のように定義されます 0: 出力を無効にする 1: 出力を有効にする													
60FFh	00h	目標速度	I32	rw	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc/s						
速度コマンド。値は607Fh(最大プロファイル速度)によって制限されます。													
6502h	00h	対応ドライバーモード	U32	ro	-	0 ~ FFFFFFFFh	-						
		オブジェクトは、ドライバーがサポートする動作モードを示します。ビット値が1の場合、動作モードはサポートされています。											
		Bit	31...10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
		Op mode	-	cst	csv	csp	ip	hm	-	tq	pv	vl	pp
		値	0	1	1	1	0	1	0	1	1	0	1

3.2.1 PDS（パワードライバーシステム）

ドライバーを制御する PDS は、マスターからの 6040h(コントロールワード)、ドライバー内部制御信号、またはエラー検出信号により動作します。PDS の状態はドライバーからの 6041h(statusword) によって報告されます。図 3.2.1.1 の PDS FSA(Finite State Automaton)は、PDS の状態と制御シーケンスを定義します。

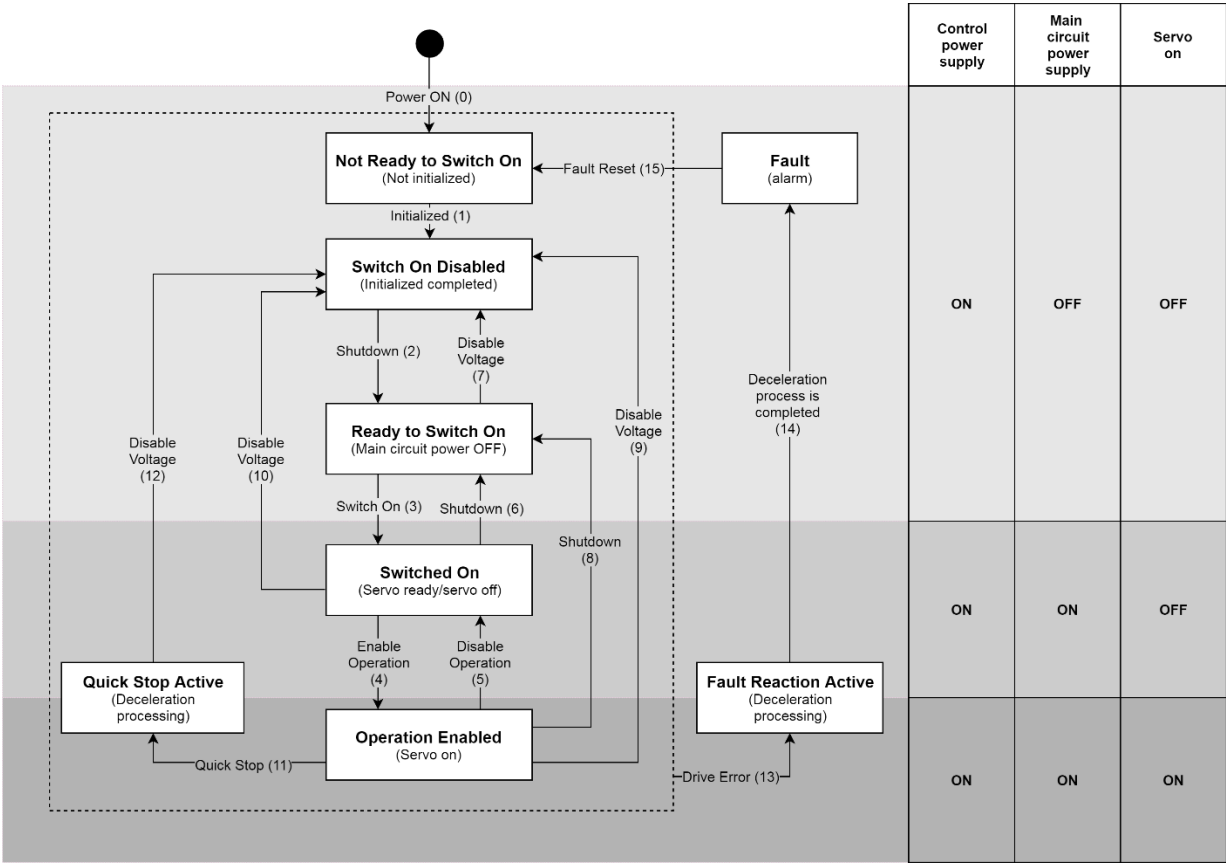


図 3.2.1.1

E シリーズドライバーの PDS 状態遷移のイベントとアクションを表 3.2.1.1 に示します。アクションが実行された後、状態遷移が行われます。

表 3.2.1.1

Trans	イベント	動作
0	電源投入またはリセット適用後の自動移行	ドライバーは初期化とセルフテストを実行します。
1	初期化が完了しました	通信が有効になります。
2	「Shutdown」コマンドを受信します。	なし
3	高レベルの電源がオンのときに「スイッチオン」コマンドを受信します。	なし

4	「Enable operation」 コマンドを受信します。	ドライバー機能が有効になり、すべての内部設定値がクリアされます。
5	「Disable operation」 コマンドを受信します。	モーターとドライバー機能は無効です。
6	「Shutdown」 コマンドを受信します。	なし
7	1. 「Quick stop」または「Disable voltage」 コマンドを受信します 2. ESMは初期状態です。	なし
8	「Shutdown」 コマンドを受信します。	モーターとドライバー機能は無効です。
9	「Disable voltage」 コマンドを受信します。	モーターとドライバー機能は無効です。
10	1. 「Quick stop」または「Disable voltage」 コマンドを受信します。 2. ESMは初期状態です。	なし
11	「Quick stop」 コマンドを受信	「Quick stop」機能がスタート。
12	「Quick stop」機能完了時の自動移行	モーターとドライバー機能は無効です。
13	ドライバーがエラーを検出しました。	ドライバー定義またはユーザー構成の障害反応が実行されます。
14	減速処理完了後の自動遷移	モーターとドライバー機能は無効です。
15	「Fault reset」 コマンドを受信します。	ドライバーに現在障害が存在しない場合は、障害状態をリセットします。

■ PDS コマンドコード

表 3.2.1.2

コマンド	Bits of 6040h (controlword)					遷移
	Bit 7	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0	
Shutdown	0	X	1	1	0	2, 6, 8
Switch on	0	0	1	1	1	3
Switch on + Enable operation	0	1	1	1	1	3+4*
Disable voltage	0	X	X	0	X	7, 9, 10, 12
Quick stop	0	X	0	1	X	7, 10, 11
Disable operation	0	0	1	1	1	5
Enable operation	0	1	1	1	1	4
Fault reset	0→1	X	X	X	X	15

※「Switched on」実行後、自動的に「Enable operation」に遷移します。

■ PDS 状態コード

表 3.2.1.3

6041h (statusword)	PDS FSA state
xxxx xxxx x0xx 0000b	Not ready to switch on
xxxx xxxx x1xx 0000b	Switch on disabled
xxxx xxxx x01x 0001b	Ready to switch on
xxxx xxxx x01x 0011b	Switched on
xxxx xxxx x01x 0111b	Operation enabled
xxxx xxxx x00x 0111b	Quick stop active
xxxx xxxx x0xx 1111b	Fault reaction active
xxxx xxxx x0xx 1000b	Fault

■ エラー解除手順

ドライバーエラーと EtherCAT 関連の通信エラーがあります。エラーを解除する手順は次のとおりです。

ドライバーエラーが発生した場合、

- (1) ドライバーエラーの原因を取り除きます。
- (2) 「Fault reset」 コマンドを実行して、ドライバーのエラーステータスをクリアします。

EtherCAT 関連の通信エラーが発生した場合、

- (1) 通信エラーの原因を取り除いてください。
- (2) AL コントロールレジスタのビット 4 を 1 にセットして、ESC のエラー状態をクリアします。
- (3) マスターはドライバーに ESM 状態を Op に変更するように命令します。
- (4) マスターは、フォルト状態で 6040h (制御ワード)のビット 7 を 0 から 1 に変更して、フォルトをリセットします。
- (5) エラーが解消された後、PDS の状態は Fault から Switch on disabled に変わります。

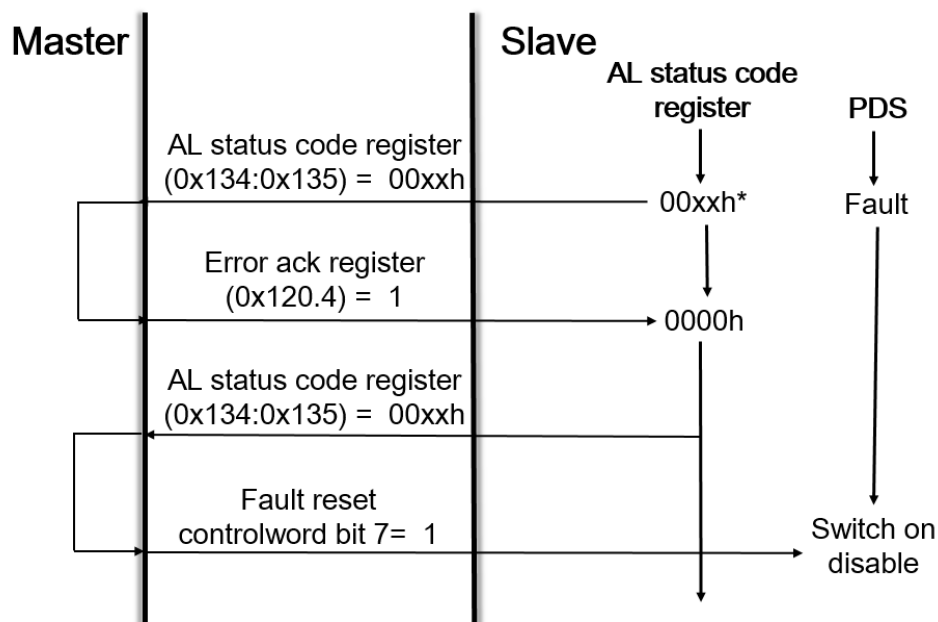


図 3.2.1.2

注：エラーステータスをクリアする前に、検出されたすべてのエラーを必ず排除してください。

3.2.2 プロファイル位置モード(pp)

プロファイル位置モードは、プロファイル速度とプロファイル加速度で目標位置に移動するモードです。軌道生成の構造を図 3.2.2.1 に示します。

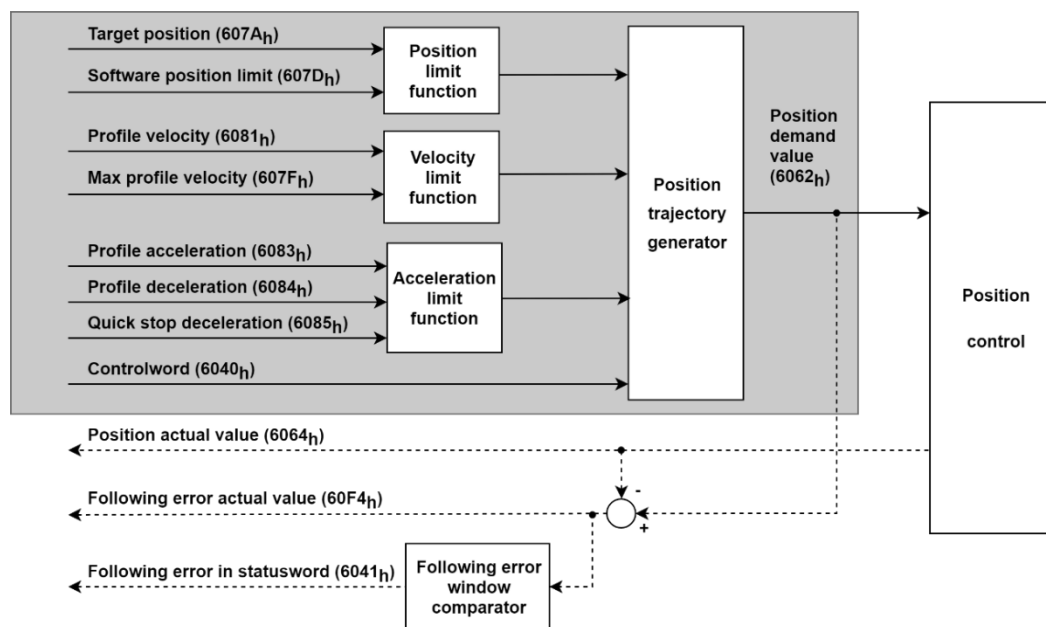


図 3.2.2.1

注意: モーターが移動している場合、プロファイル加速 (6083h) とプロファイル減速 (6084h) の変更は移動が完了するまで実行されません。

pp モードの関連オブジェクトを表 3.2.2.1 に示します。

表 3.2.2.1

Index	Sub-Index	名称	Data type	Access	PDO	有効な値	単位
6040h	00h	Controlword	U16	rw	Y	0x0 ~ 0xFFFF	-
6041h	00h	Statusword	U16	ro	Y	0x0 ~ 0xFFFF	-
605Dh	00h	Halt option code	I16	ro	-	1, 2	-
6062h	00h	Position demand value	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc
6063h	00h	Position actual internal value	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	count
6064h	00h	Position actual value	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc
6065h	00h	Following error window	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	inc
6066h	00h	Following error time out	U16	rw	Y	0 ~ 65535	ms
6067h	00h	Position window	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	inc
6068h	00h	Position window time	U16	rw	Y	0 ~ 65535	ms
606Ch	00h	Velocity actual value	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc/s
6072h	00h	Max torque	U16	rw	Y	0 ~ 65535	0.1%
6074h	00h	Torque demand	I16	ro	Y	-32768 ~ 32767	0.1%
6076h	00h	Motor rated torque	U32	ro	-	0 ~ 4294967295	mNm
6077h	00h	Torque actual value	I16	ro	Y	-32768 ~ 32767	0.1%

Index	Sub-Index	名称	Data type	Access	PDO	有効な値	単位
607Ah	00h	Target position	I32	rw	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc
607Bh	00h	Position range limit	U8	ro	-	2	-
	01h	Min position range limit	I32	rw	Y	-2147483648 ~ 0	inc
	02h	Max position range limit	I32	rw	Y	0 ~ 2147483647	inc
607Fh	00h	Max profile velocity	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	inc/s
6081h	00h	Profile velocity	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	inc/s
6083h	00h	Profile acceleration	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	inc/s ²
6084h	00h	Profile deceleration	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	inc/s ²
6085h	00h	Quick stop deceleration	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	inc/s ²
60C5h	00h	Max acceleration	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	inc/s ²
60C6h	00h	Max deceleration	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	inc/s ²
60F2h	00h	Position option code	U16	rw	Y	0x0 ~ 0x00C0	-
60F4h	00h	Following error actual value	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc
60FCh	00h	Position demand internal value	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	count

■ pp モードのコントロールワード(6040h)

表 3.2.2.2

Bit 9	Bit 5	Bit 4	定義
change on set-point	change set immediately	new set-point	
0	0	0→1	位置決めは次の位置決めを開始する前に完了（目標に到達）します。
X	1	0→1	すぐに次の位置決めを開始します。
1	0	0→1	現在のプロファイル速度で現在の設定値まで位置決めを実行し、次の位置決めを適用します。

表 3.2.2.3

Bit	値	定義
6 (absolute / relative)	0	目標位置は絶対値です。
	1	目標位置は相対値です。
8 (halt)	0	位置決めを実行または継続します。
	1	605Dh（停止オプションコード）により軸を停止します。

■ pp モードのステータスワード(6041h)

表 3.2.2.4

Bit	値	定義
10 (目標達成)	0	Halt (制御ワードのビット 8) = 0: 目標位置に到達していない Halt = 1: 軸が減速する
	1	Halt = 0: 目標位置に到達 Halt = 1: 軸の速度は 0
12 (セットポイント確認)	0	最後の設定値はすでに処理されています。 新しい設定値を待ちます（バッファは空です）。
	1	以前の設定値がまだ進行中です。
13 (フォローエラー)	0	フォローエラーはありません
	1	フォローエラー

■ pp モードの停止オプション コード (605Dh)

表 3.2.2.5

値	定義
0	予約
1	軸は 6084h (プロファイル減速度) に従って停止し、動作可能状態を維持します。
2	軸は 6085h (急停止減速) に従って停止し、動作可能状態を維持します。

■ 基本設定値の設定例

- [1] マスターは 607Ah (ターゲット位置)を設定し、次に 6040h (コントロールワード のビット 4 を 0 から 1 (エッジ トリガー)に設定します。
- [2] ドライバーは、6041h (ステータスワード)のビット 12 を 1 に設定することにより、新しいセットポイントを認識します。次に、ドライバーは 607Ah (ターゲット位置)からターゲット位置に向かって移動を開始します。
- [3] マスターは、6041h (ステータスワード)のビット 12 が 1 に設定された後、6040h (コントロールワード)のビット 4 を 0 に設定します。
- [4] ドライバーは、6040h (制御ワード)のビット 4 が 0 に設定された後、6041h (ステータスワード)のビット 12 を 0 に設定します。
- [5] モーターが目標位置に到達すると、ドライバーは 6041h (ステータスワード)のビット 10 を 1 に設定します。

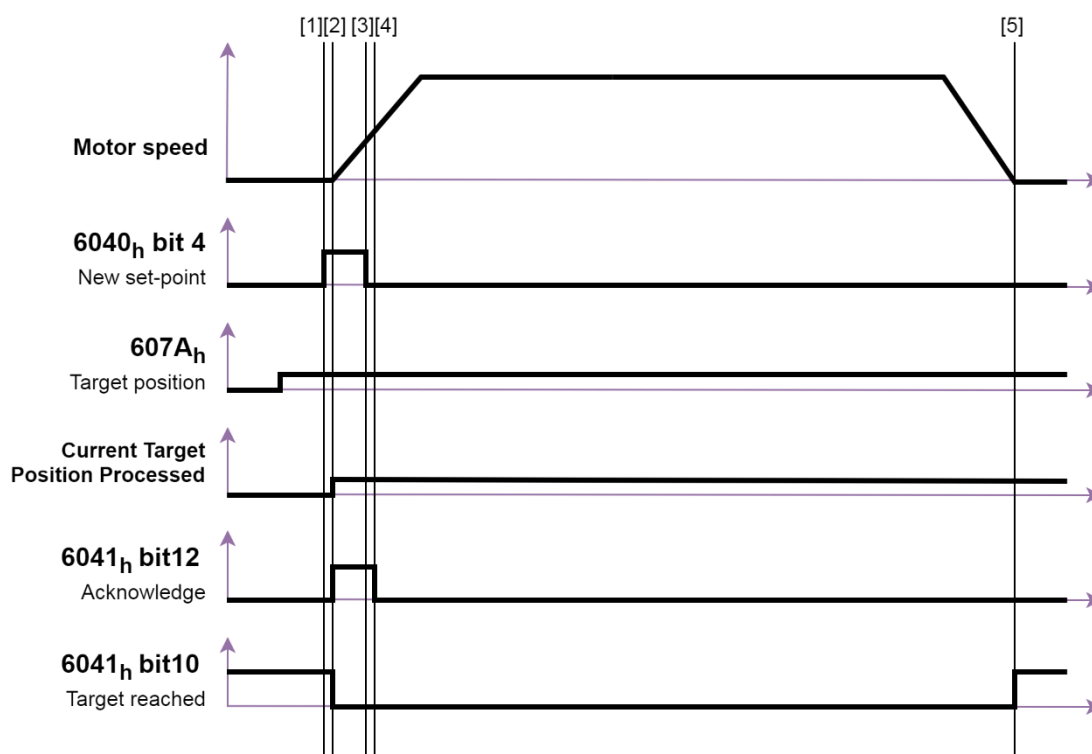


図 3.2.2.2

注: モーションの速度は 6081h (プロファイル速度)からのもので、607Fh (最大プロファイル速度)によって制限されます。

■ シングルセットポイントの設定例

6040h (コントロールワード)のビット 5 が 1 の場合、新しいセットポイントは 6040h (コントロールワード)のビット 4 によって直ちに有効になります。したがって、進行中のセットポイントは中断されます。

- [1] 6041h (statusword)のビット 12 が 0 に設定された後、マスターは 607Ah (target position)の値を変更し、6040h のビット 4 を 0 から 1 に設定します。
- [2] ドライバーは、6041h (statusword)のビット 12 を 1 に設定することにより、新しいセットポイントを認識します。次に、ドライバーは 607Ah (target position)から新しいターゲット位置に向かって移動を開始します。
- [3] マスターは、6041h (statusword)のビット 12 が 1 に設定された後、6040h (controlword)のビット 4 を 0 に設定します。
- [4] ドライバーは、6040h (controlword)のビット 4 が 0 に設定された後、6041h (statusword)のビット 12 を 0 に設定します。

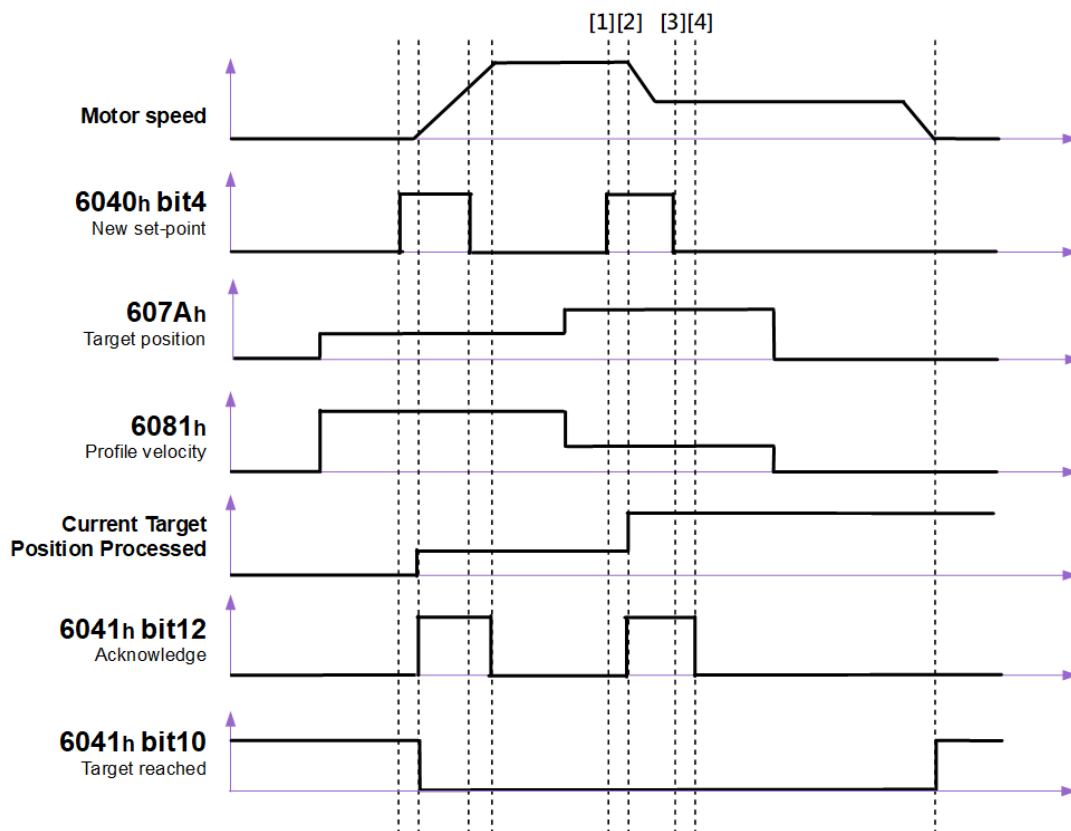


図 3.2.2.3

■ セットポイントのセットの設定例（動作中にターゲットを変更）

- [1] 6041h (statusword)のビット 12 が 0 に設定された後、マスターは 607Ah (target position)の値を変更し、6040h (controlword)のビット 4 を 0 から 1 (edge trigger)に設定します。
- [2] ドライバーは、6041h (statusword)のビット 12 を 1 に設定することにより、新しいセットポイントを認識します。ドライバーは、607Ah (target position)を新しいターゲット位置としてバッファリングし、進行中のターゲット位置を続行します。
- [3] マスターは、6041h (statusword)のビット 12 が 1 に設定された後、6040h (controlword)のビット 4 を 0 に設定します。
- [4] 進行中の設定値が完了した後、ドライバーは新しい目標位置への移動を開始します。その後、バッファが空になり、6041h (statusword)のビット 12 が 0 に設定されます。

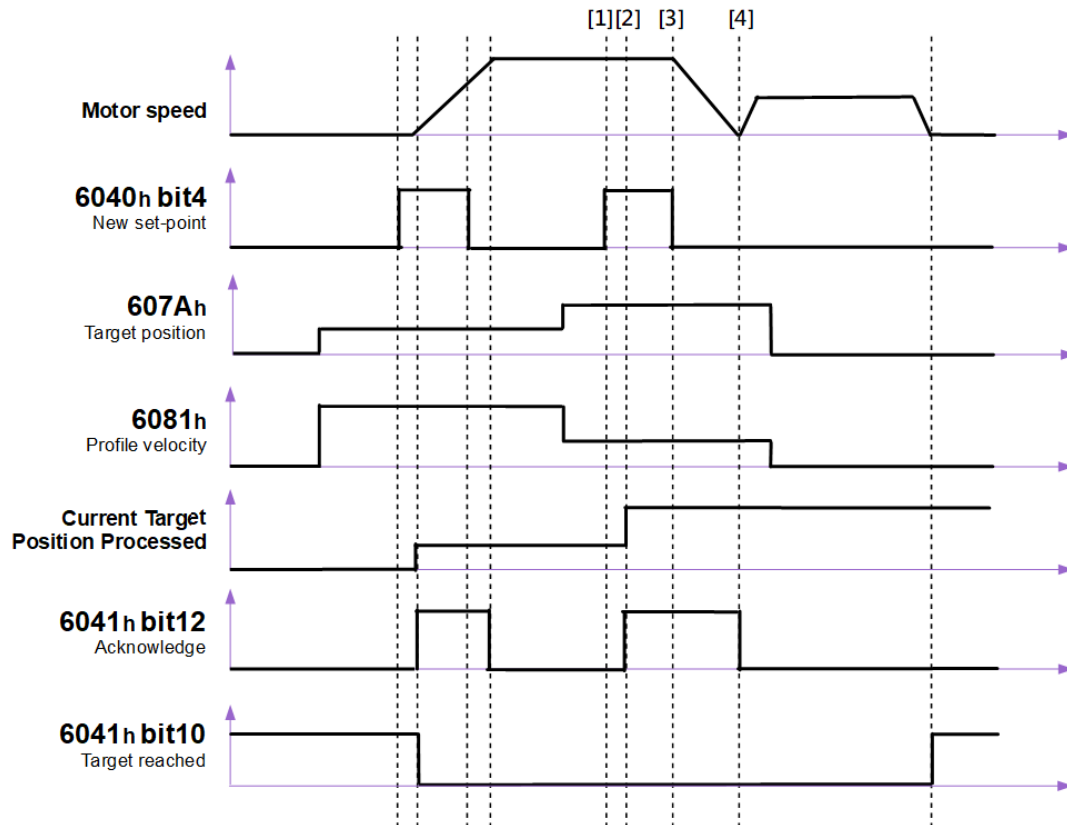


図 3.2.2.4

注意: 図のモーター速度の破線は、6040h（制御ワード）のビット 9（設定値の変更）が 1 に設定されている状況です。ただし、新しい目標位置が反対方向にある場合、モーターはまず現在の目標位置の移動を完了してから、逆方向の移動を実行します。

■ セットポイントのバッファリングの例

E シリーズドライバーは、最大 2 つのセットポイントのみをサポートします。セットポイントの取り扱いは以下のとおりです。

- [1] 進行中のセットポイントがない場合、新しいセットポイント A がただちに有効になります。
- [2] 進行中のセットポイントがある場合、新しいセットポイント B と C がバッファに保存されます。
- [3] すべてのセットポイントバッファがすべて使用中の場合(6041h のビット 12 が 1)、新しいセットポイント D は破棄されます。
- [4] すべてのセットポイントバッファがすべて使用中(6041h のビット 12 が 1)で、6040h のビット 5(controlword)が 1 に設定されている場合、新しいセットポイント E はただちに単一のセットポイントとして処理されます。以前の設定値はすべて破棄されます。
- [5] 6041h (statusword)のビット 10 は、すべてのセットポイントが処理されるまで 0 のままです。

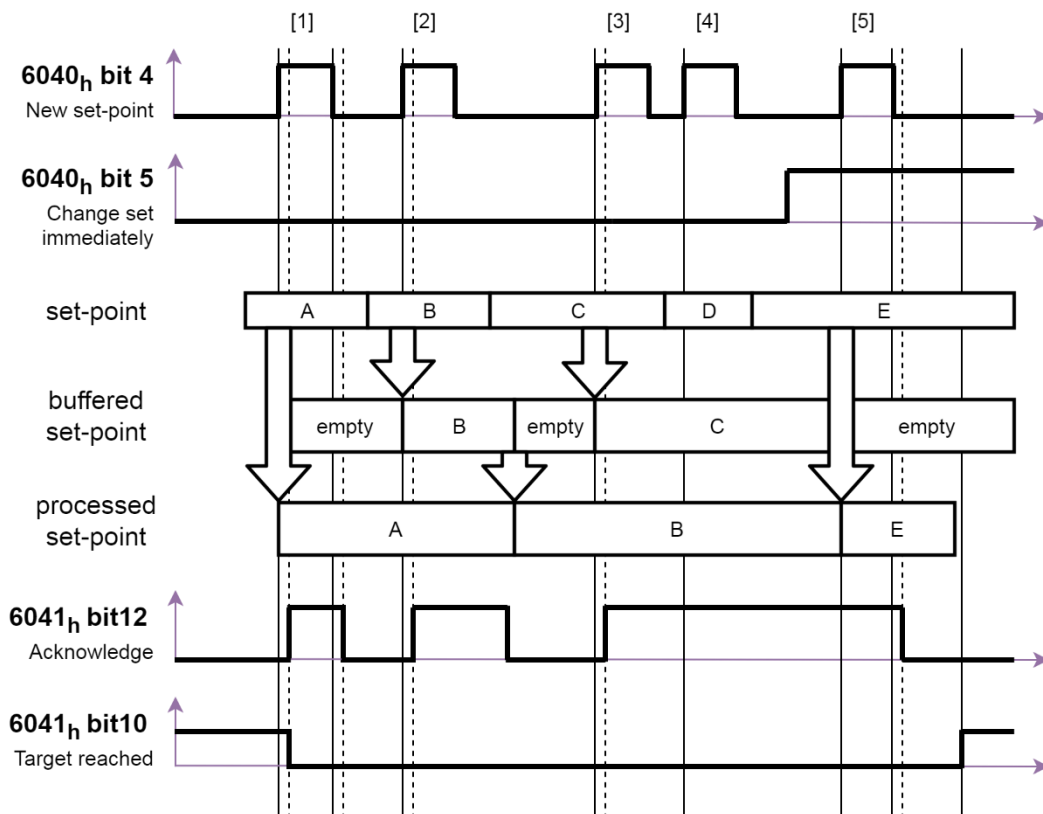


図 3.2.2.5

■ Halt ビットの例

pp モードで 6040h(controlword)のビット 8 を 1 にすると動作が一時停止します。6040h (controlword)のビット 8 が 0 に戻ると、未完了のセットポイントが再開されます。

- [1] 処理中のセットポイントがない場合、新しいセットポイント A がただちに取得されます。
- [2] セットポイント A がまだ処理中の場合、バッファが空の場合、新しいセットポイント B が保存されます。
- [3] セットポイント A がまだ処理中であるが、6040h (controlword)のビット 8 が 1 に設定されている場合、動作は停止します。モーター速度が 0 に減速した後、6041h (statusword)のビット 10 が 1 になります。
- [4] 6040h (controlword)のビット 8 が 0 に戻ると、セットポイント A への移動が再開されます。6041h (statusword)のビット 10 が 0 になります。
- [5] セットポイント A に到達した後、セットポイント B が処理されます。
- [6] 6041h (statusword)のビット 10 は、すべてのセットポイントが処理されるまで 0 のままです。

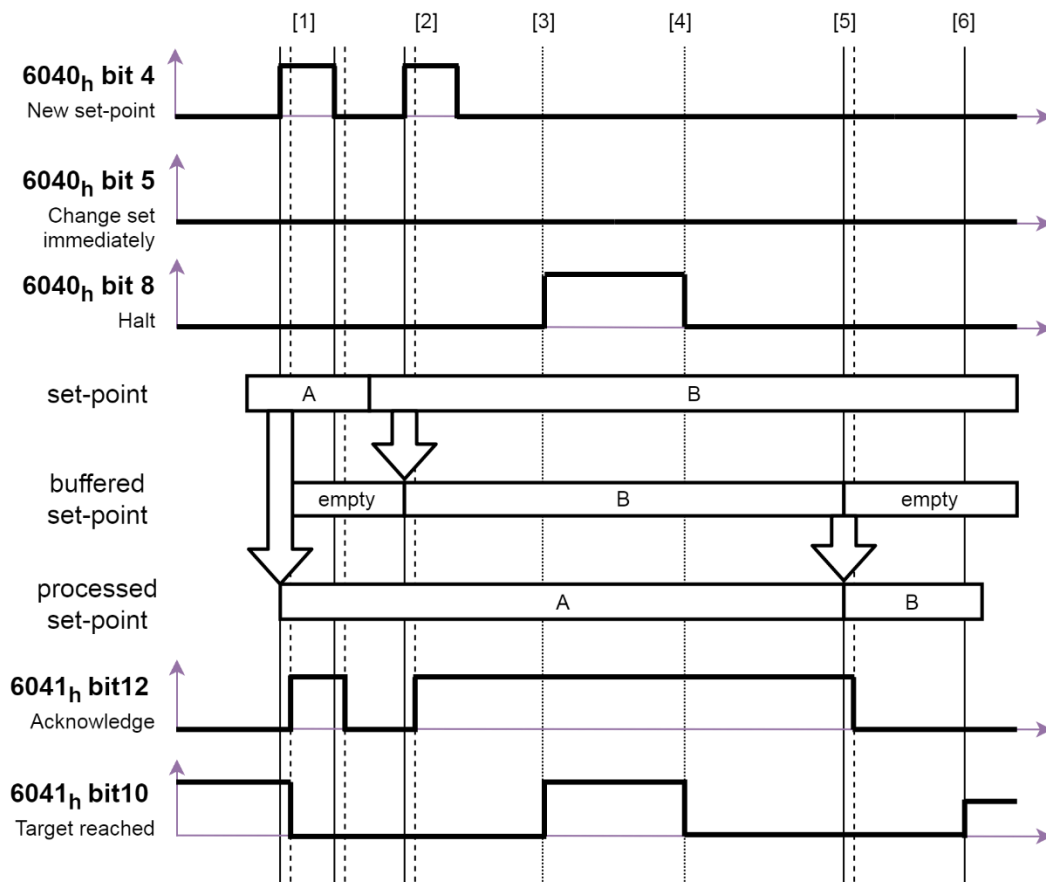


図 3.2.2.6

3.2.3 サイクリック同期位置モード(csp)

動作プロファイル (trajectory) はマスターによって生成されます。したがって、位置コマンドは通信サイクルごとにマスターによって更新されます。DC モードでは、周期同期位置モードが使用されます。モーターを csp モードで有効にしたり、csp モードに切り替える前に、必ず 607Ah ((target position)) を 6064h (position actual value) に揃えてください。そうしないと、危険な動作が発生する可能性があります。モーターの危険な動作を防ぐために、607Ah (target position) の変化量が次の速度範囲を超えると、目標位置は無視され、ホスト コントローラーの位置コマンド エラー (AL.990) の警告がトリガーされます。

注意:

警告 AL.990 を表示したくない場合は、Pt0A1 = t.□□1□ を設定して警告の検出を無効にします。
(警告の検出が無効になっていても、保護は機能します。)

$$\frac{(\text{Target position (607Ah)} - \text{Position demand value (6062h)})}{\text{Interpolation time peroid (60C2h)}} < \text{Velocity limit (2316h) [unit:rpm]}$$

軌道生成の構造を図 3.2.3.1 に示します。

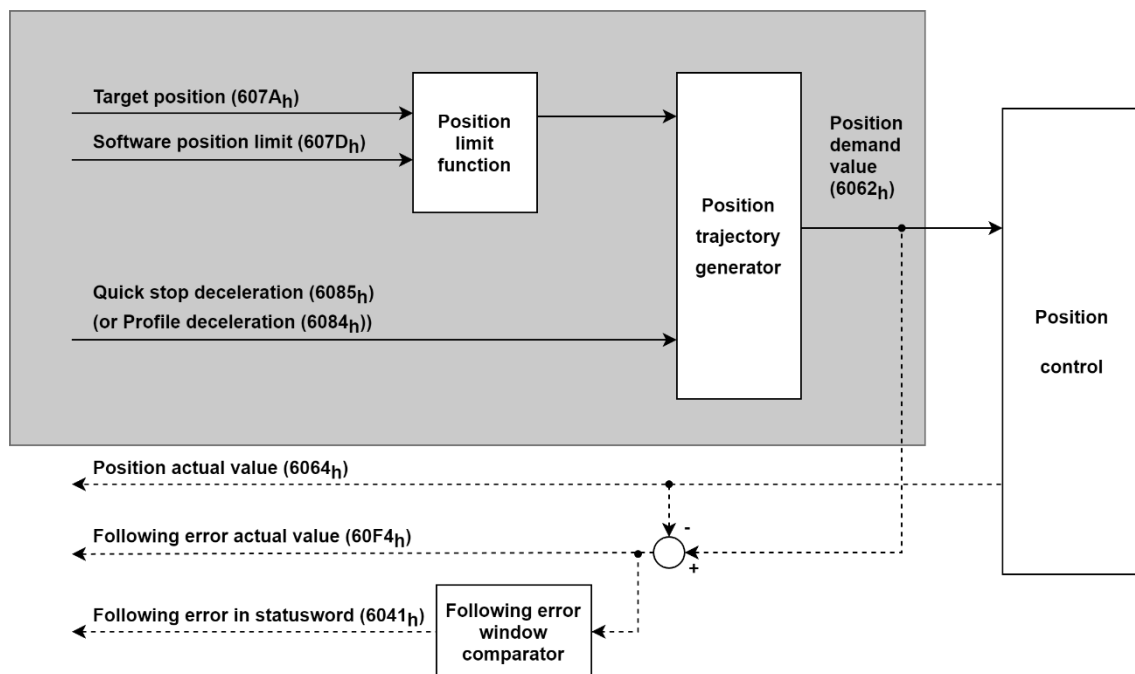


図 3.2.3.1

csp モードの関連オブジェクトを表 3.2.3.1 に示します。

表 3.2.3.1

Index	Sub-Index	名称	Data type	Access	PDO	有効な値	単位
6040h	00h	Controlword	U16	rw	Y	0x0 ~ 0xFFFF	-
6041h	00h	Statusword	U16	ro	Y	0x0 ~ 0xFFFF	-
6062h	00h	Position demand value	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc
6063h	00h	Position actual internal value	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	count
6064h	00h	Position actual value	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc
6065h	00h	Following error window	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	inc
6066h	00h	Following error time out	U16	rw	Y	0 ~ 65535	ms
606Ch	00h	Velocity actual value	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc/s
6072h	00h	Max torque	U16	rw	Y	0 ~ 65535	0.1%
6074h	00h	Torque demand	I16	ro	Y	-32768 ~ 32767	0.1%
6076h	00h	Motor rated torque	U32	ro	-	0 ~ 4294967295	mNm
6077h	00h	Torque actual value	I16	ro	Y	-32768 ~ 32767	0.1%
607Ah	00h	Target position	I32	rw	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc
607Bh	00h	Position range limit	U8	ro	-	2	-
	01h	Min position range limit	I32	rw	Y	-2147483648 ~ 0	inc
	02h	Max position range limit	I32	rw	Y	0 ~ 2147483647	inc
6084h	00h	Profile deceleration	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	inc/s ²
6085h	00h	Quick stop deceleration	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	inc/s ²
60B1h	00h	Velocity offset	I32	rw	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc/s
60B2h	00h	Torque offset	I16	rw	Y	-32768 ~ 32767	0.1%
60C2h	-	Interpolation time period	-	-	-	-	-
	00h	Number of entries	U8	ro	-	2	-
	01h	Interpolation time period value	U8	rw	-	0 ~ 255	-
	02h	Interpolation time index	I8	rw	-	-128 ~ 63	-
60F4h	00h	Following error actual value	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc
60FCh	00h	Position demand internal value	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	count

■ csp モードのステータスワード(6041h)

表 3.2.3.2

Bit	値	定義
12 (ドライバーはコマンド 値に従います)	0	ドライバーが指令値に従わない。(目標位置は無視)
	1	ドライバーは指令値に従います。 (目標位置は、位置制御ループへの入力と見なされます。)
13 (フォローエラー)	0	フォローエラーなし
	1	フォローエラー

3.2.4 ホーミングモード(hm)

このモードはインクリメンタルエンコーダ用です。原点復帰手順が完了すると、機械の原点が検出されます。原点からオフセットした位置を原点にする場合は、原点に原点オフセットを加算してください。原点復帰が完了すると、それに応じて次のオブジェクトの値が設定されます。

6062h (位置要求値) = 6064h (位置実績値) = 607Ch (ホームオフセット)

6063h (位置実績内部値) = 60FCh (位置相対要求値) = 0

hm モードの入出力オブジェクトを図 3.2.4.1 に示します。

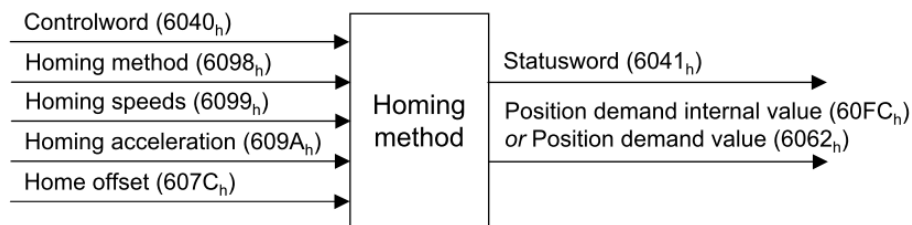


図 3.2.4.1

hm モードの関連オブジェクトを表 3.2.4.1 に示します。

表 3.2.4.1

Index	Sub-Index	名称	Data type	Access	PDO	有効な値	単位
6040h	00h	Controlword	U16	rw	Y	0x0 ~ 0xFFFF	-
6041h	00h	Statusword	U16	ro	Y	0x0 ~ 0xFFFF	-
6062h	00h	Position demand value	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc
6063h	00h	Position actual internal value	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	count
6064h	00h	Position actual value	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc
606Ch	00h	Velocity actual value	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc/s
6072h	00h	Max torque	U16	rw	Y	0 ~ 65535	0.1%
6074h	00h	Torque demand	I16	ro	Y	-32768 ~ 32767	0.1%
6076h	00h	Motor rated torque	U32	ro	-	0 ~ 4294967295	mNm
6077h	00h	Torque actual value	I16	ro	Y	-32768 ~ 32767	0.1%
607Ch	00h	Home offset	I32	rw	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc
607Fh	00h	Max profile velocity	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	inc/s
6085h	00h	Quick stop deceleration	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	inc/s ²
6098h	00h	Homing method	I8	rw	Y	-128 ~ 127	-
6099h	-	Homing speeds	-	-	-	-	-
	00h	Number of entries	U8	ro	-	2	-
	01h	Speed during search for switch	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	inc/s
	02h	Speed during search for zero	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	inc/s
609Ah	00h	Homing acceleration	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	inc/s ²

Index	Sub-Index	名称	Data type	Access	PDO	有効な値	単位
60C5h	00h	Max acceleration	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	inc/s ²
60C6h	00h	Max deceleration	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	inc/s ²

■ hm モードのコントロールワード(6040h)

表 3.2.4.2

Bit	値	定義
4 (ホーミング動作開始)	0	ホーミング手順を開始しないでください
	1	原点復帰手順を開始または続行します。
8 (halt)	0	ビット4を有効にします。
	1	軸を停止します。

■ hm モードのステータスワード(6041h)

表 3.2.4.3

Bit 13	Bit 12	Bit 10	定義
ホーミング エラー	ホーミング 達成	目標達成	
0	0	0	ホーミング手順が進行中です。
0	0	1	原点復帰手順が中断されたか、開始されていません。
0	1	0	ホーミングは達成されましたが、目標には到達していません。
0	1	1	ホーミング手順は正常に完了しました。
1	0	0	原点復帰エラーが発生し、速度が0ではありません。
1	0	1	原点復帰エラーが発生し、速度が0になります。
1	1	X	予約

注：

- 次の場合、ビット 12 は 0 にクリアされます。
 - ドライバの電源を入れ直します
 - 動作モードを他のモードに変更します。
- 多回転アブソリュートエンコーダを使用する場合、ビット 12 は常に 1 になります。

■ 成功したホーミング手順の例

- [1] 必要な原点復帰方式に 6098h (原点復帰方式) を設定します。 E シリーズ EtherCAT ドライバーがサポートするホーミング方式を表 3.2.4.4 に示します。
- [2] それに応じて原点復帰パラメーター 609Ah(原点復帰加速度)、6099:01h(スイッチサーチ時速度)、6099:02h(ゼロサーチ時速度)、607Ch(原点オフセット)を設定します。
- [3] 6040h (コントロールワード) のビット 4 を 0 から 1 に設定します。その後、原点復帰手順が開始されます。
- [4] 原点復帰手順が正常に完了すると、ドライバーは 6041h (ステータスワード) のビット 10 とビット 12 を 1 に設定します。

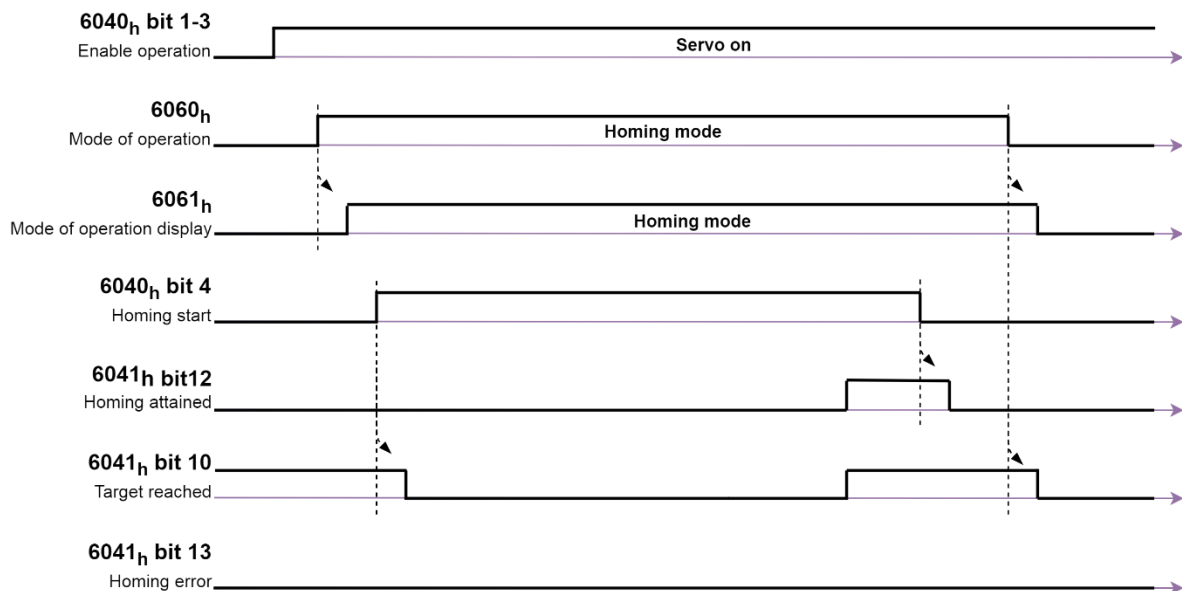
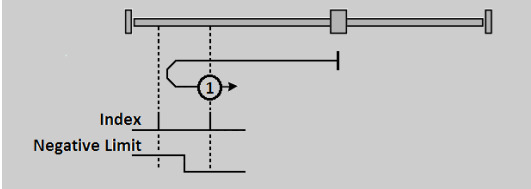
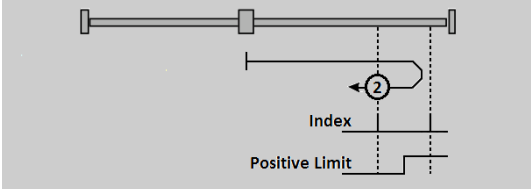
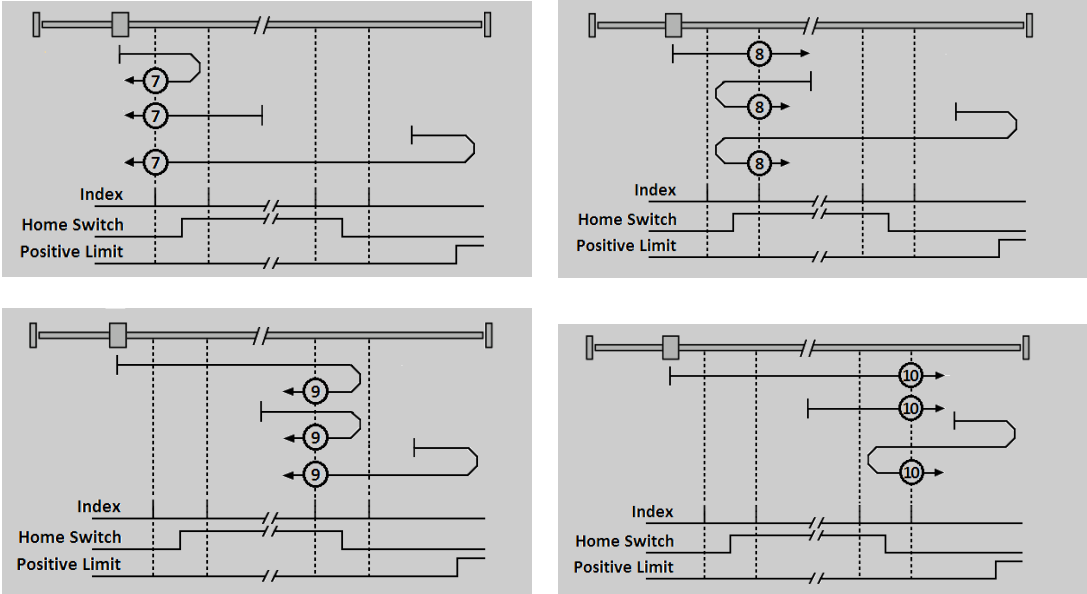
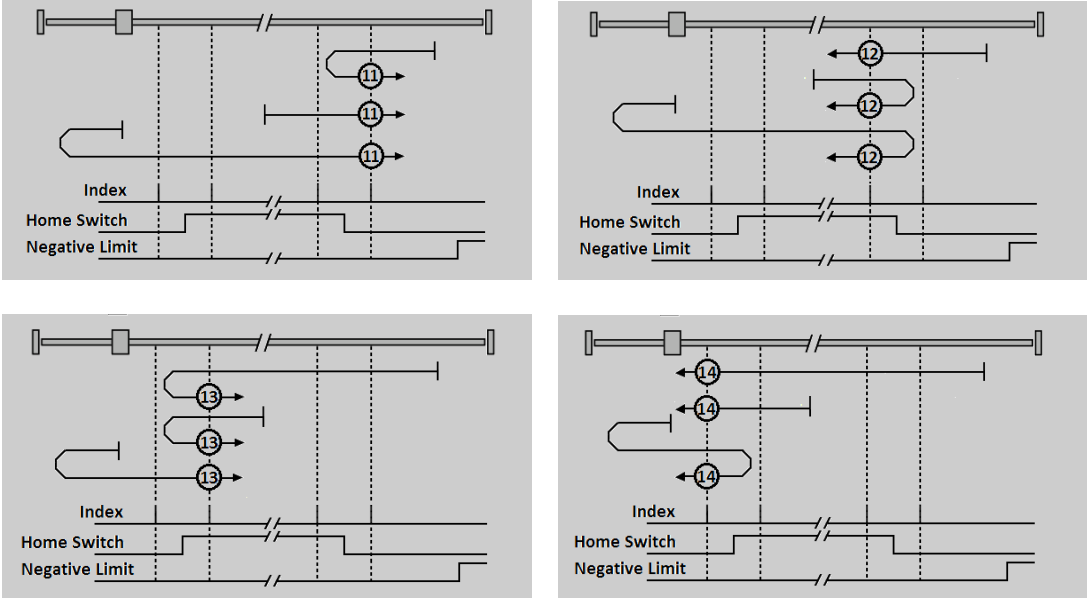
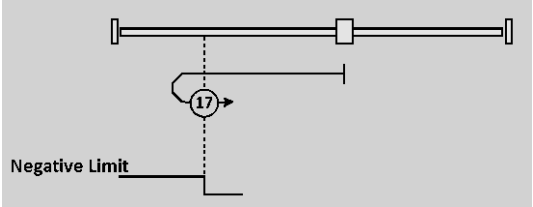
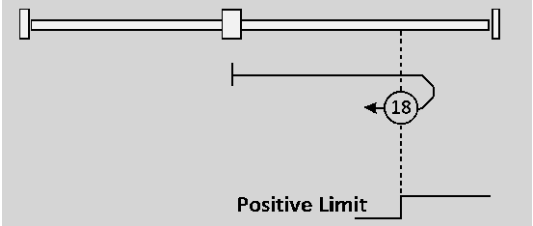
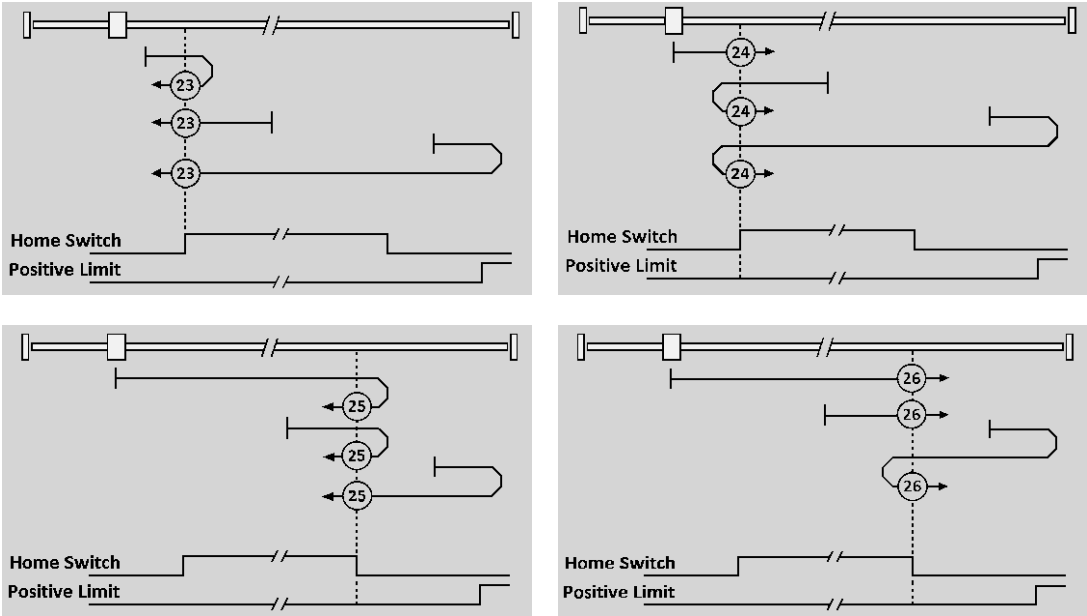
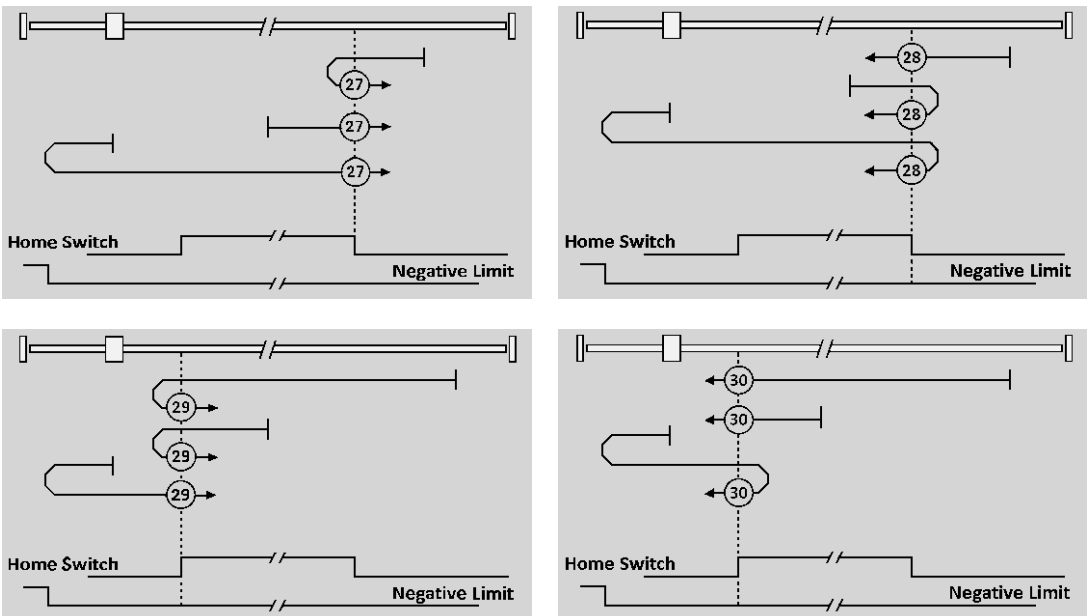


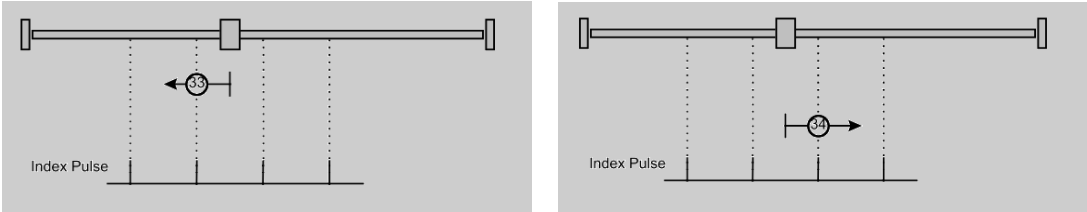
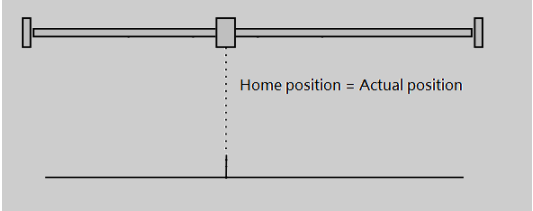
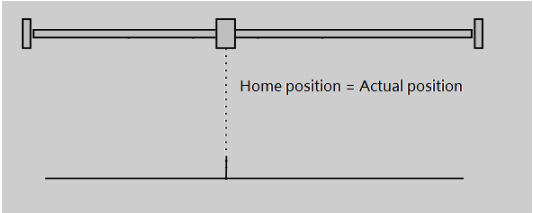
図 3.2.4.2

表 3.2.4.4

方法	説明
1	負のリミットスイッチとインデックスパルスでのホームング 負のリミットスイッチが無効の場合、移動の初期方向は左方向です。ホームポジションは、負のリミットスイッチが非アクティブになる位置の右側の最初のインデックスパルスにあります。負の制限が割り当てられていない場合、ホームングは失敗します。 
2	正のリミットスイッチとインデックスパルスでのホームング 正のリミットスイッチが無効の場合、最初の移動方向は右方向です。ホームポジションは、正のリミットスイッチが非アクティブになる位置の左側の最初のインデックスパルスにあります。正の制限が割り当てられていない場合、ホームングは失敗します。 
7~10	ホームスイッチとインデックスパルスでホームング - 正の初期方向 移動の最初の方向は、検索対象のホームスイッチエッジによって異なります。ホームスイッチが最初にアクティブである場合、方法7および8の最初の方向は負です。他のすべてのケースの最初の方向は正です。 ホームスイッチと正の制限が割り当てられていない場合、ホームングは失敗します。 

11~14	ホームスイッチとインデックスパルスでホーミング - 負の初期方向 移動の最初の方向は、検索対象のホームスイッチエッジによって異なります。ホームスイッチが最初にアクティブである場合、方法11および12の最初の方向は正です。他のすべてのケースの最初の方向は負です。 ホームスイッチと負の制限が割り当てられていない場合、ホーミングは失敗します。 
17	マイナスリミットスイッチでの原点復帰 マイナスリミットスイッチが無効の場合、初期の移動方向は左方向になります。ホームポジションはマイナスリミットスイッチが無効になる位置の右側です。 負のリミットが割り当てられていない場合、原点復帰は失敗します。 
18	ポジティブリミットスイッチでのホーミング ポジティブ リミット スイッチが無効な場合、移動の初期方向は右方向になります。ホームポジションは、ポジティブリミットスイッチが無効になる位置の左側です。 正のリミットが割り当てられていない場合、原点復帰は失敗します。 

23~26	ホームスイッチでのホーミング – 正の初期方向 移動の最初の方向は、探しているホーム スwitchのエッジによって異なります。ホームスイッチが最初にアクティブな場合、方法 23 および 24 の初期方向は負になります。他のすべてのケースの初期方向は正です。 ホームスイッチと正のリミットが割り当てられていない場合、原点復帰は失敗します。 
27~30	ホームスイッチでのホーミング – 負の初期方向 移動の最初の方向は、探しているホーム スwitchのエッジによって異なります。ホーム スwitchが最初にアクティブな場合、方法 27 と 28 の初期方向は正になります。他のすべてのケースの初期方向は負です。 原点スイッチとマイナスリミットが割り当てられていない場合、原点復帰は失敗します。 

33~34	インデックスパルスでホームリング ホームリングの方向は、それぞれ負(33)または正(34)です。ホームポジションは、選択した方向で見つかったインデックスパルスにあります。 
37	現在位置へのホームリング モーターの現在位置をホームポジションと定義します。この方法では、ドライバーが操作可能状態である必要はありません。オブジェクトは次のように初期化されます。 6062h (位置要求値) = 6064h (位置実績値) = 607Ch (ホームオフセット) 6063h (位置実際の内部値) = 60FCh (ポジションデマンド内部値) = 0 
-3	現在の位置に設定する モーターの現在の位置がホーム位置として定義され、新しいインデックスとみなされます。設定が完了すると、他のホームリング方法を使用するときにこの位置がインデックスとして使用されます。この方法では、ドライバーが操作有効状態である必要はありません。 このホームリング方法は、回転モーター (マルチターン アブソリュート エンコーダー) およびリニアモーター (アブソリュート エンコーダー) を使用するアプリケーションに適しています。 注意：Pt002 = t.□X□□が正しく設定されていない場合、ホームリングが失敗する可能性があります。 

3.2.5 プロファイル速度モード(pv)

モータ速度は、目標速度に達するまで、プロファイルの加速度とプロファイルの減速度に従って出力されます。軌道生成の構造を図 3.2.5.1 に示します。

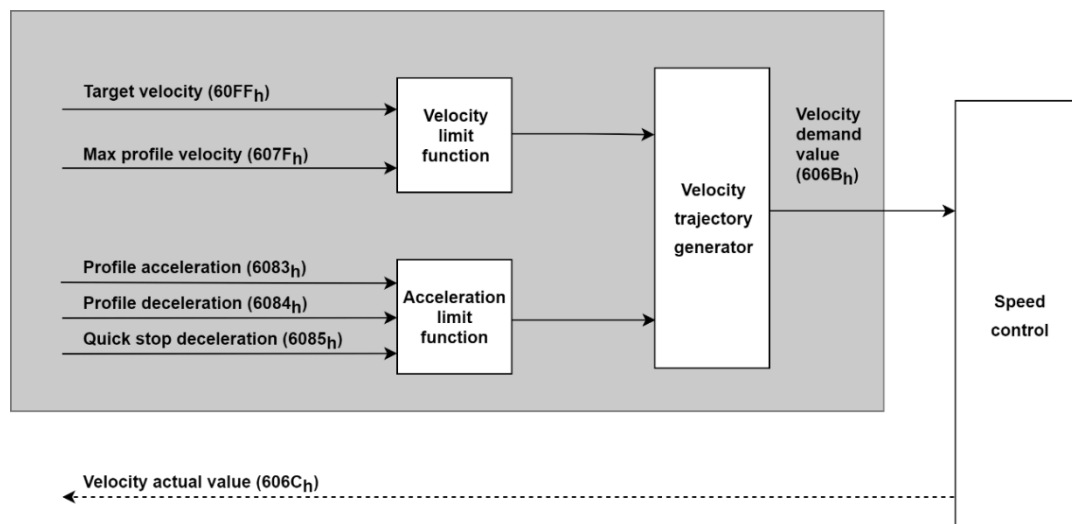


図 3.2.5.1

注意: モーターが移動している場合、プロファイル加速 (6083h) とプロファイル減速 (6084h) の変更は移動が完了するまで実行されません。

pv モードの関連オブジェクトを表 3.2.5.1 に示します。

表 3.2.5.1

Index	Sub-Index	名称	Data type	Access	PDO	有効な値	単位
6040h	00h	Controlword	U16	rw	Y	0x0 ~ 0xFFFF	-
6041h	00h	Statusword	U16	ro	Y	0x0 ~ 0xFFFF	-
6062h	00h	Position demand value	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc
6063h	00h	Position actual internal value	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	count
6064h	00h	Position actual value	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc
606Bh	00h	Velocity demand value	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc/s
606Ch	00h	Velocity actual value	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc/s
606Dh	00h	Velocity window	U16	rw	Y	0 ~ 65535	inc/s
606Eh	00h	Velocity window time	U16	rw	Y	0 ~ 65535	ms
6072h	00h	Max torque	U16	rw	Y	0 ~ 65535	0.1%
6076h	00h	Motor rated torque	U32	ro	-	0 ~ 4294967295	mNm
6077h	00h	Torque actual value	I16	ro	Y	-32768 ~ 32767	0.1%
607Fh	00h	Max profile velocity	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	inc/s
6083h	00h	Profile acceleration	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	inc/s ²
6084h	00h	Profile deceleration	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	inc/s ²
6085h	00h	Quick stop deceleration	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	inc/s ²
60C5h	00h	Max acceleration	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	inc/s ²
60C6h	00h	Max deceleration	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	inc/s ²

Index	Sub-Index	名称	Data type	Access	PDO	有効な値	単位
60FFh	00h	Target velocity	l32	rw	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc/s

■ pv モードのコントロールワード(6040h)

表 3.2.5.2

Bit	値	定義
8 (halt)	0	モーションを実行または継続します。
	1	605Dh（停止オプションコード）により軸を停止します。

■ pv モードのステータスワード(6041h)

表 3.2.5.3

Bit	値	定義
10 (目標達成)	0	Halt (Bit 8 in controlword) = 0: 目標速度に達していない Halt = 1: 軸が減速する
	1	Halt = 0: 目標速度に到達 Halt = 1: 軸の速度は0です
12 (速度)	0	速度は0ではありません。
	1	速度は0です。

3.2.6 サイクリック同期速度モード(csv)

モーションプロファイル(軌跡)はマスターによって生成されます。60C2h（補間時間）は、60FFh（目標速度）の更新周期を示します。軌道生成の構造を図 3.2.6.1 に示します。

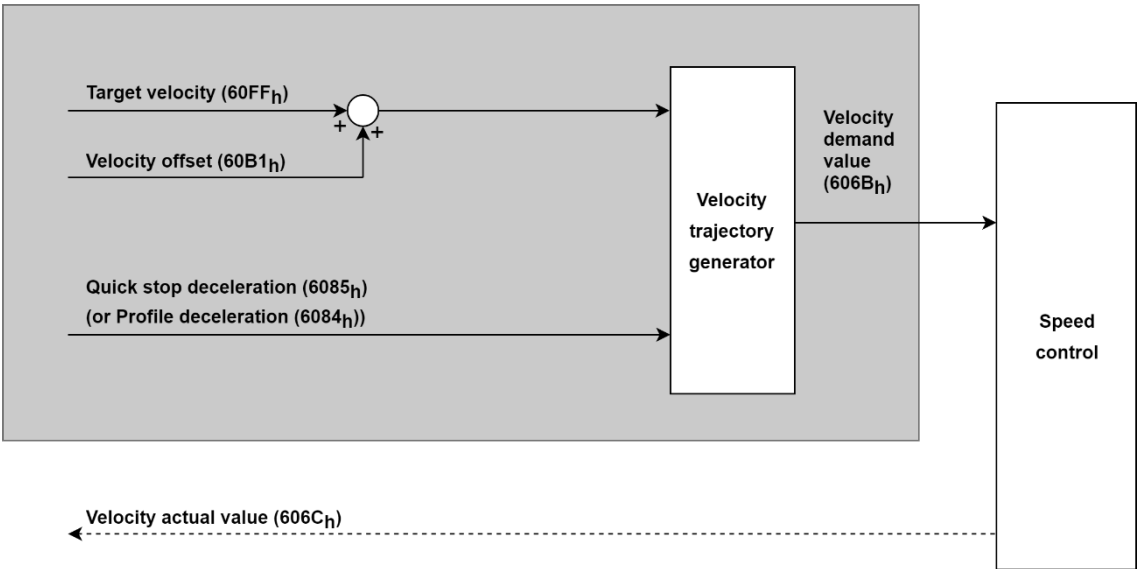


図 3.2.6.1

csv モードの関連オブジェクトを表 3.2.6.1 に示します。

表 3.2.6.1

Index	Sub-Index	名称	Data type	Access	PDO	有効な値	単位
6040h	00h	Controlword	U16	rw	Y	0x0 ~ 0xFFFF	-
6041h	00h	Statusword	U16	ro	Y	0x0 ~ 0xFFFF	-
6063h	00h	Position actual internal value	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	count
6064h	00h	Position actual value	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc
606Bh	00h	Velocity demand value	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc/s
606Ch	00h	Velocity actual value	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc/s
606Dh	00h	Velocity window	U16	rw	Y	0 ~ 65535	inc/s
606Eh	00h	Velocity window time	U16	rw	Y	0 ~ 65535	ms
6072h	00h	Max torque	U16	rw	Y	0 ~ 65535	0.1%
6074h	00h	Torque demand	I16	ro	Y	-32768 ~ 32767	0.1%
6076h	00h	Motor rated torque	U32	ro	-	0 ~ 4294967295	mNm
6077h	00h	Torque actual value	I16	ro	Y	-32768 ~ 32767	0.1%
6085h	00h	Quick stop deceleration	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	inc/s ²
60B1h	00h	Velocity offset	I32	rw	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc/s
60B2h	00h	Torque offset	I16	rw	Y	-32768 ~ 32767	0.1%
60C2h	-	Interpolation time period	-	-	-	-	-
	00h	Number of entries	U8	ro	-	2	-
	01h	Interpolation time period value	U8	rw	-	0 ~ 255	-
	02h	Interpolation time index	I8	rw	-	-128 ~ 63	-
60FFh	00h	Target velocity	I32	rw	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc/s

■ csv モードのステータスワード(6041h)

表 3.2.6.2

Bit	値	定義
12 (ドライバはコマンド 値に従います)	0	ドライバが指令値に従わない。(ターゲットの速度は無視します。)
	1	ドライバは指令値に従います。 (ターゲット速度は、速度制御ループへの入力と見なされます。)

3.2.7 プロファイルトルクモード(tq)

トルクスロープの設定に従い、目標トルクまでトルクを出力します。トルク指令は、図 3.2.7.1 に示すように、6071h (目標トルク)と6087h (トルク勾配)から生成されます。

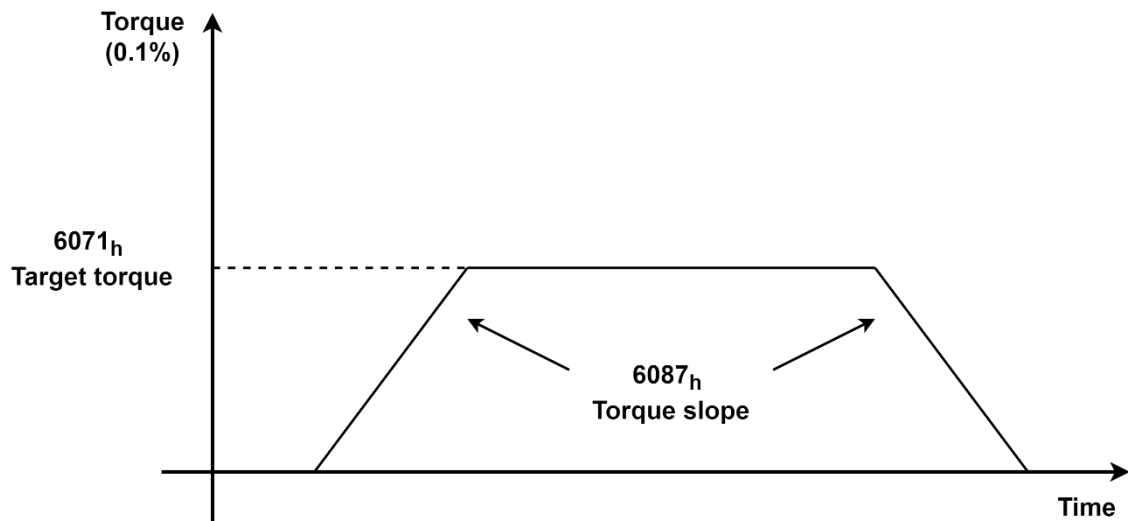


図 3.2.7.1

軌道生成の構造を図 3.2.7.2 に示します。

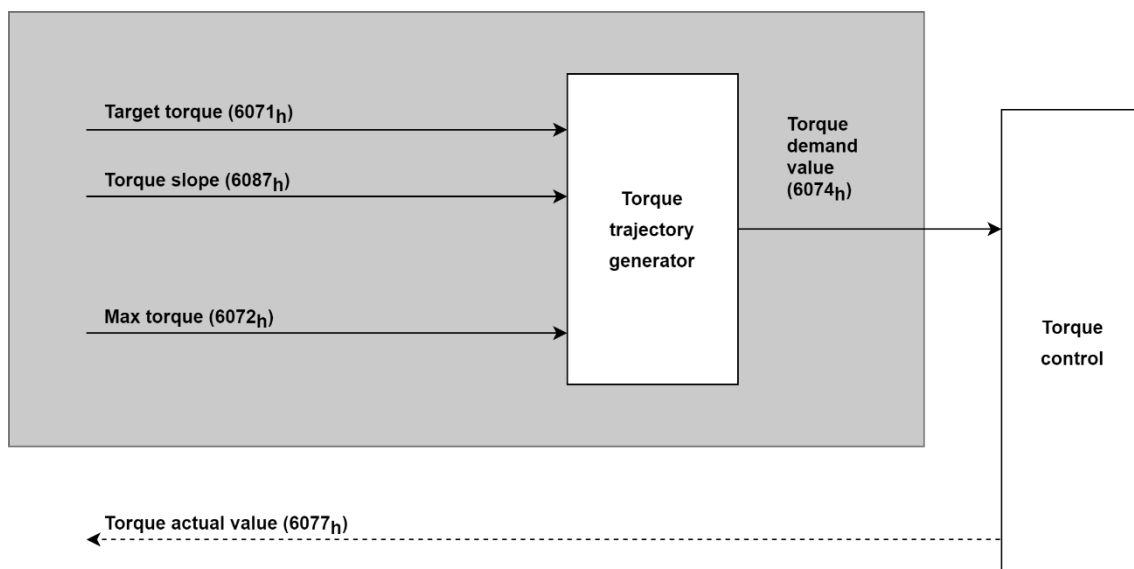


図 3.2.7.2

tq モードの関連オブジェクトを表 3.2.7.1 に示します。

表 3.2.7.1

Index	Sub-Index	名称	Data type	Access	PDO	有効な値	単位
6040h	00h	Controlword	U16	rw	Y	0x0 ~ 0xFFFF	-
6041h	00h	Statusword	U16	ro	Y	0x0 ~ 0xFFFF	-
6063h	00h	Position actual internal value	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	count
6064h	00h	Position actual value	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc
606Ch	00h	Velocity actual value	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc/s
6071h	00h	Target torque	I16	rw	Y	-32768 ~ 32767	0.1%
6072h	00h	Max torque	U16	rw	Y	0 ~ 65535	0.1%
6074h	00h	Torque demand	I16	ro	Y	-32768 ~ 32767	0.1%
6075h	00h	Motor rated current	U32	ro	-	0 ~ 4294967295	mA
6076h	00h	Motor rated torque	U32	ro	-	0 ~ 4294967295	mNm
6077h	00h	Torque actual value	I16	ro	Y	-32768 ~ 32767	0.1%
6087h	00h	Torque slope	U32	rw	Y	0 ~ 4294967295	0.1%/s
60B2h	00h	Torque offset	I16	rw	Y	-32768 ~ 32767	0.1%
60E0h	00h	Positive torque limit value	U16	rw	Y	0 ~ 65535	0.1%
60E1h	00h	Negative torque limit value	U16	rw	Y	0 ~ 65535	0.1%

■ tq モードのコントロールワード(6040h)

表 3.2.7.2

Bit	値	定義
8 (halt)	0	モーションを実行または継続します。
	1	605Dh（停止オプションコード）により軸を停止します。

■ tq モードのステータスワード(6041h)

表 3.2.7.3

Bit	値	定義
10 (目標達成)	0	Halt (Bit 8 in controlword) = 0: 目標トルク未達 Halt = 1: 軸が減速する
	1	Halt = 0: 目標トルク到達 Halt = 1: 軸の速度は0です

3.2.8 サイクリック同期トルクモード(cst)

モーションプロファイル(軌跡)はマスターによって生成されます。60C2h（補間時間）は、6071h（目標トルク）の更新周期を示します。軌道生成の構造を図 3.2.8.1 に示します。

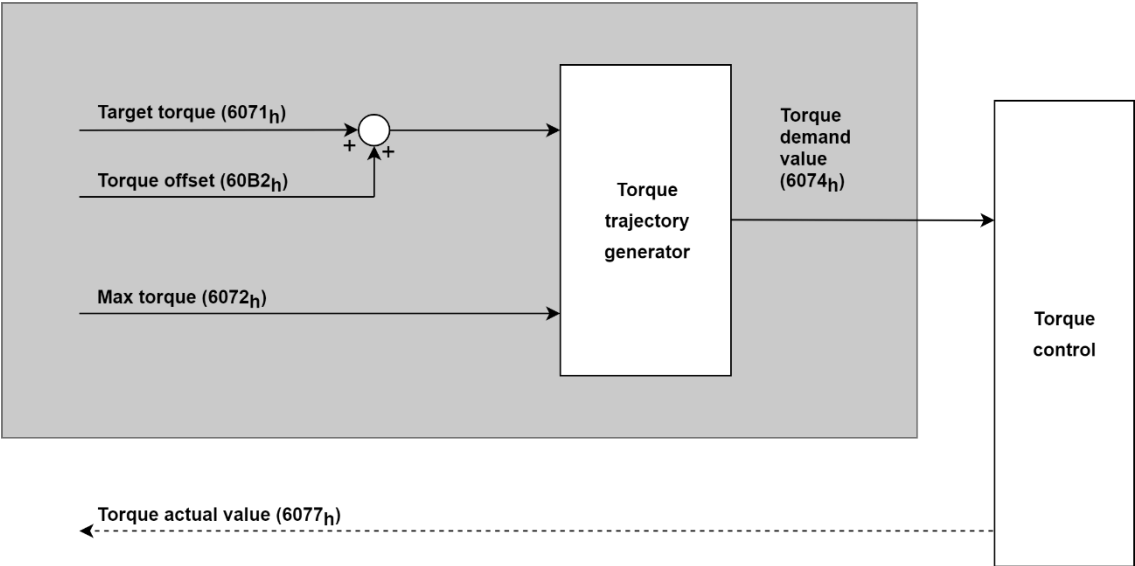


図 3.2.8.1

cst モードの関連オブジェクトを表 3.2.8.1 に示します。

表 3.2.8.1

Index	Sub-Index	名称	Data type	Access	PDO	有効な値	単位
6040h	00h	Controlword	U16	rw	Y	0x0 ~ 0xFFFF	-
6041h	00h	Statusword	U16	ro	Y	0x0 ~ 0xFFFF	-
6063h	00h	Position actual internal value	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	count
6064h	00h	Position actual value	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc
606Ch	00h	Velocity actual value	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc/s
6071h	00h	Target torque	I16	rw	Y	-32768 ~ 32767	0.1%
6072h	00h	Max torque	U16	rw	Y	0 ~ 65535	0.1%
6074h	00h	Torque demand	I16	ro	Y	-32768 ~ 32767	0.1%
6075h	00h	Motor rated current	U32	ro	-	0 ~ 4294967295	mA
6076h	00h	Motor rated torque	U32	ro	-	0 ~ 4294967295	mNm
6077h	00h	Torque actual value	I16	ro	Y	-32768 ~ 32767	0.1%
60B2h	00h	Torque offset	I16	rw	Y	-32768 ~ 32767	0.1%
60C2h	-	Interpolation time period	-	-	-	-	-
	00h	Number of entries	U8	ro	-	2	-
	01h	Interpolation time period value	U8	rw	-	0 ~ 255	-
	02h	Interpolation time index	I8	rw	-	-128 ~ 63	-
60E0h	00h	Positive torque limit value	U16	rw	Y	0 ~ 65535	0.1%
60E1h	00h	Negative torque limit value	U16	rw	Y	0 ~ 65535	0.1%

■ cst モードのステータスワード(6041h)

表 3.2.8.2

Bit	値	定義
12 (ドライバはコマンド値に従います)	0	ドライバが指令値に従わない。(目標トルクは無視)
	1	ドライバは指令値に従います。 (目標トルクは、トルク制御ループへの入力と見なされます。)

3.2.9 タッチプローブ機能

インデックス信号(Z 相)または EXT-PROBE1 をトリガとしてフィードバック位置をラッチする機能です。動作モードが原点復帰モードの場合、本機能は無効となります。 立ち上がりエッジと立ち下がりエッジを同時に設定しないでください。

タッチプローブ機能の関連オブジェクトを表 3.2.9.1 に示します。

表 3.2.9.1

Index	Sub-Index	名称	Data type	Access	PDO	有効な値	単位
60B8h	00h	Touch probe function	U16	rw	Y	0 ~ 65535	-
60B9h	00h	Touch probe status	U16	ro	Y	0 ~ 65535	-
60BAh	00h	Touch probe 1 positive edge	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc
60BBh	00h	Touch probe 1 negative edge	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc
60BCh	00h	Touch probe 2 positive edge	I32	ro	Y	-2147483648 ~ 2147483647	inc

■ タッチプローブ 1 が最初のイベントをトリガーする例

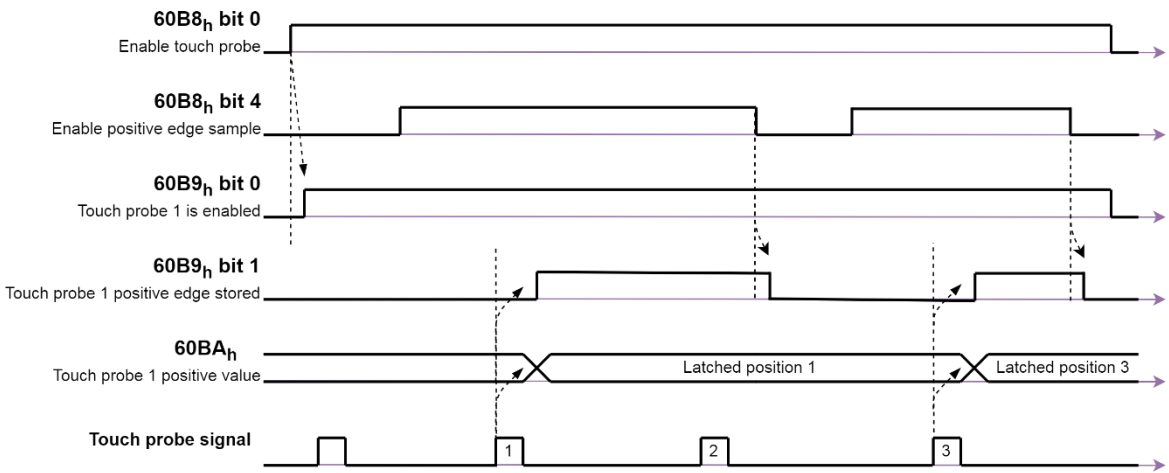


図 3.2.9.1

表 3.2.9.2

#	値	説明
(1)	60B8h bit 0 = 1 60B8h bit 1 = 0 60B8h bit 4 = 1	タッチプローブ1を有効にします。 最初のイベントをトリガーします。 タッチプローブ1ポジティブエッジを構成して有効にします。
(2)	→ 60B9h bit 0 = 1	ステータス「Touch probe 1 enables」が設定されます。
(3)		外部タッチプローブ信号にポジティブエッジがあります。
(4)	→ 60B9h bit 1 = 1 → 60BAh	ステータス「Touch probe 1 positive edge stored」が1に設定されています。 タッチプローブ位置1の正の値が格納されます。
(5)	60B8h bit 4 = 0	立ち上がりエッジのサンプルは無効です。
(6)	→ 60B9h bit 1 = 0 → 60BAh	ステータス「Touch probe 1 positive edge stored」がリセットされます。 タッチプローブ位置1の正の値は変更されません。
(7)	60B8h bit 4 = 1	ポジティブエッジサンプルが有効です。
(8)		外部タッチプローブ信号にポジティブエッジがあります。
(9)	→ 60B9h bit 1 = 1 → 60BAh	ステータス「Touch probe 1 positive edge stored」が1に設定されています。 タッチプローブ位置1の正の値が格納されます
(10)	→ 60B8h bit 0 = 0	タッチプローブ1は無効です。
(11)	→ 60B9h bit 0 and bit 1 = 0	ステータスビットがリセットされます。

■ タッチプローブ 1 連続モードの例

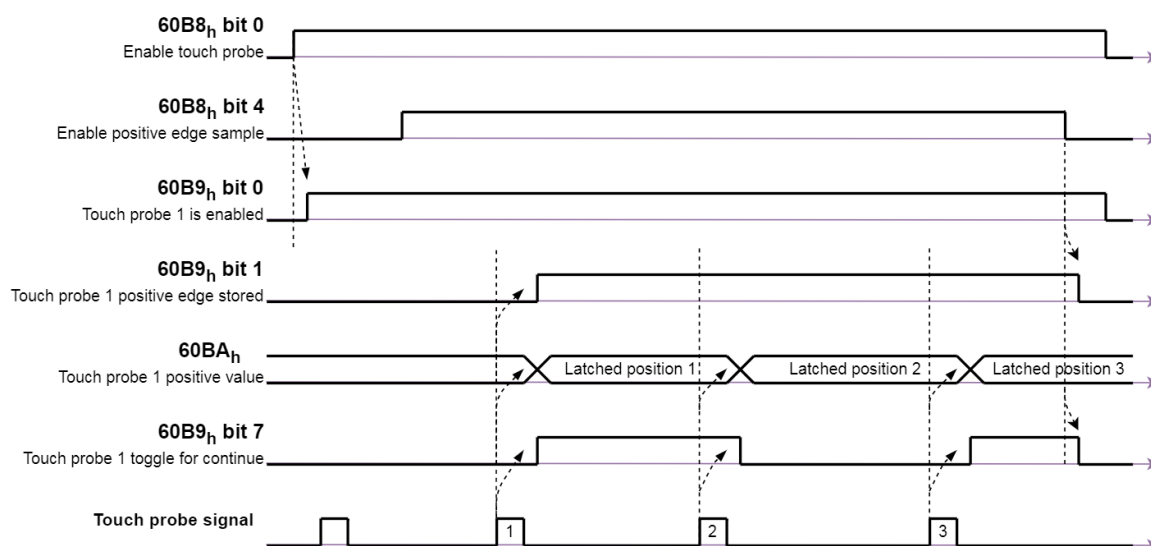


図 3.2.9.2

表 3.2.9.3

#	値	説明
(1)	60B8h bit 0 = 1 60B8h bit 1 = 1 60B8h bit 4 = 1	タッチプローブ1を有効にします。 連続状態。 タッチプローブ1ポジティブエッジを構成して有効にします。
(2)	→ 60B9h bit 0 = 1	ステータス「Touch probe 1 enables」が設定されます。
(3)		外部タッチプローブ信号にポジティブエッジがあります。
(4)	→ 60B9h bit 1 = 1 → 60B9h bit 7 = 1 → 60BAh	ステータス「Touch probe 1 positive edge stored」が設定されます。 タッチプローブ1正エッジが更新されました。 タッチプローブ位置1の正の値が格納されます。
(5)		外部タッチプローブ信号にポジティブエッジがあります。
(6)	→ 60B9h bit 7 = 0 → 60BAh	タッチプローブ1正エッジが更新されました。 タッチプローブ位置1の正の値が格納されます。
(7)		外部タッチプローブ信号にポジティブエッジがあります。
(8)	→ 60B9h bit 7 = 1 → 60BAh	タッチプローブ 1 の正エッジが更新されます。 3 番目のタッチプローブ位置 1 の正の値が保存されます。
(9)	60B8h bit 4 = 0	立ち上がりエッジのサンプルは無効です。
(10)	→ 60B9h bit 1 = 0 → 60B9h bit 7 = 0 → 60BAh	ステータス「Touch probe 1 positive edge stored」がリセットされます。 連続ラッチ状態がリセットされます。 タッチプローブ位置1の正の値は変更されません。
(11)	→ 60B8h bit 0 = 0	タッチプローブ1は無効です。
(12)	→ 60B9h bit 0 = 0	ステータスビットがリセットされます。

3.2.10 Modulo システム

Modulo システムは回転位置決めに使用できます。607Bh (Position range limit) を設定することで、位置データの範囲を標準化できます。影響を受ける位置データには、6062h (Position demand value)、6064h (Position actual value) などが含まれます。

607B:01h (Min position range limit) または 607B:02h (Max position range limit) のいずれかの値が 0 でない場合、Modulo システムがアクティブになります。

Modulo システムが有効化されている場合、モーターが 607B:02h (Max position range limit) を超えて移動するか、607B:01h (Min position range limit) 未満に移動すると、位置データは「Wrap around」によって処理され、図 3.2.10.1 に示すように、値が累積されるか、もう一方の端から減算されます。

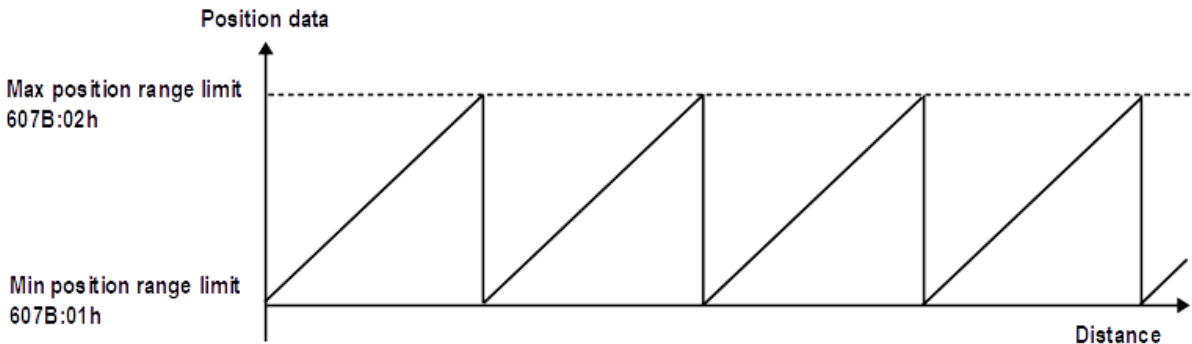


図 3.2.10.1

表 3.2.10.1

Index	Sub-Index	Name	Data type	Access	PDO	Valid value	Unit
607Bh	00h	Position range limit	U8	ro	-	2	-
	01h	Min position range limit	I32	rw	Y	-2147483648 ~ 0	inc
	02h	Max position range limit	I32	rw	Y	0 ~ 2147483647	inc

注意：

1. 607B:01h (Min position range limit) と 607B:02h (Max position range limit) の変更値は、無効状態の場合にのみ有効です。有効状態では、オブジェクトが変更されても、Modulo システムで現在使用されている設定は影響を受けません。
2. 設定範囲の最大値は 2,147,483,647 (0x7FFFFFFF) です。範囲を超えると設定は無効となります。
3. 607Bh で設定された値が有効でない場合、ドライバーは警告 AL.980 をポップアップ表示してユーザーに通知します。

■ 回転位置決め

Modulo システムを使用する方法の 1 つは、Modulo の範囲をモーターの 1 回転の範囲に設定することです。たとえば、Modulo の範囲を 0° ～ 359° に設定します（最小位置範囲制限は 0° に設定され、最大位置範囲制限は 359° に設定されます）。図 3.2.10.2 は、モーターが 0° ～ 359° の範囲で回転するときの実際の位置の数値変化を示しています。

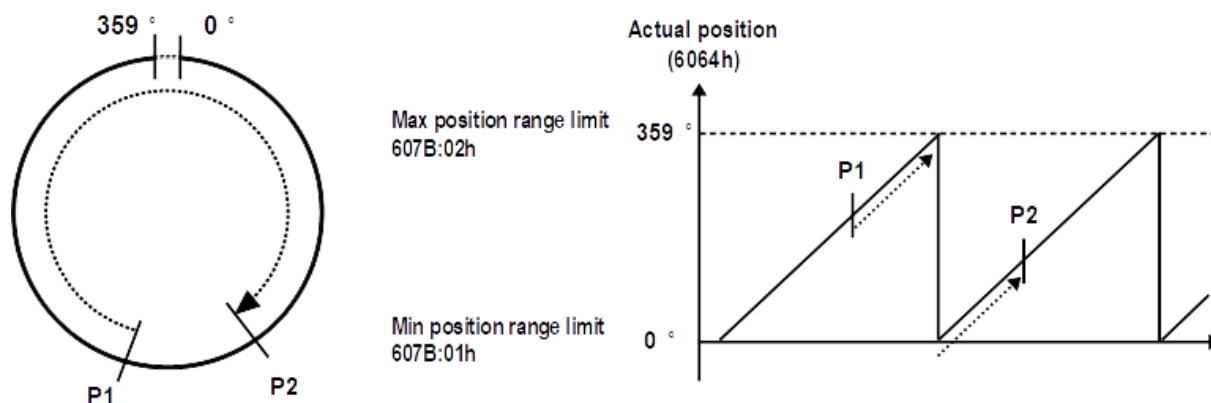


図 3.2.10.2

■ 回転軸方向オプション

回転位置決めを使用する場合、モーターを正方向または逆方向に回転させることによって 607Ah (Target position) に到達できます。したがって、Modulo システムがアクティブになっている場合は、607Ah (Target position) の移動方法を 60F2h (Positioning option code) で設定する必要があります。動作動作は表 3.2.10.2 に示されています。

表 3.2.10.2

Bit	Value	Name	Operational behavior
0 ~ 5	0	-	(サポートしていません)
6, 7	00	Linear	直線移動の場合、モーターは絶対値の位置に基づいて移動します。
	01	Only negative direction	負方向のみ、モーターは逆方向にのみ動きます。
	10	Only positive direction	正方向のみ、モーターは前進方向にのみ動きます。
	11	Shortest way	最短距離、モーターは最短距離で動きます。
8 ~ 15	0	-	(サポートしていません)

注意：

1. プロファイル位置モード (pp) のみが 60F2h (Positioning option code) をサポートします。周期同期位置モード (csp) は最短方法でのコマンド実行のみをサポートします。
2. プロファイル位置モード (pp) が相対移動（制御ワード ビット 6 = 1）を使用する場合、モーターは 60F2h (Positioning option code) で設定された方法で移動しません。

■ 60F2h (Positioning option code) の例

Modulo の範囲が $0^{\circ} \sim 359^{\circ}$ (最小位置範囲制限は 0° 、最大位置範囲制限は 359°) に設定されている場合、これはモーターの 1 回転に正確に相当し、次の図に $45^{\circ} \rightarrow 270^{\circ} \rightarrow 90^{\circ} \rightarrow 540^{\circ} \rightarrow -135^{\circ}$ のさまざまな実行が表示されます。

➤ リニア

「Linear movement」方式を実行すると、目標位置が 360° 以内であれば、図 3.2.10.3 の $45^{\circ} \rightarrow 270^{\circ}$ および $270^{\circ} \rightarrow 90^{\circ}$ の動きのように、モーターは $359^{\circ} \sim 0^{\circ}$ の交点を通り過ぎずに指定された設定点に移動します。目標位置が最小位置範囲制限 ($<0^{\circ}$) 未満または最大位置範囲制限 ($>359^{\circ}$) を超える場合は、超過値に基づいて追加の移動が実行され、図 3.2.10.3 の $90^{\circ} \rightarrow 540^{\circ}$ および $180^{\circ} \rightarrow -135^{\circ}$ の動きのように、モーターは指定された設定点で停止します。

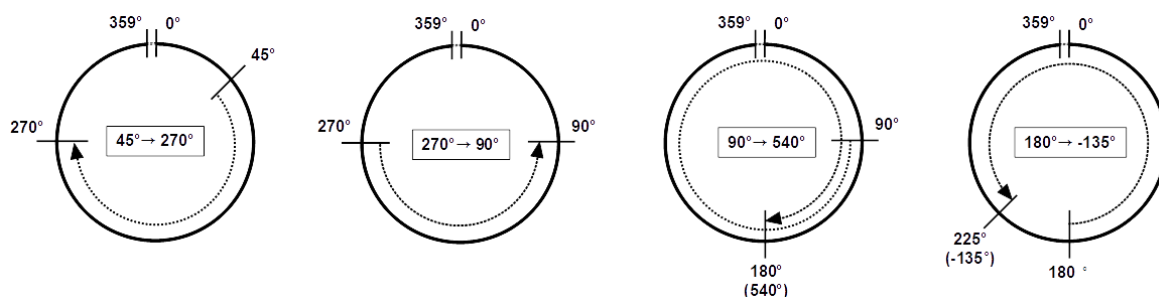


図 3.2.10.3

➤ 負の方向のみ

「Negative direction only」方式を実行すると、モーターは「Wrap around」によって処理されたターゲット位置まで逆方向に移動します。この方法では、モーターは 1 回転以上回転しません。

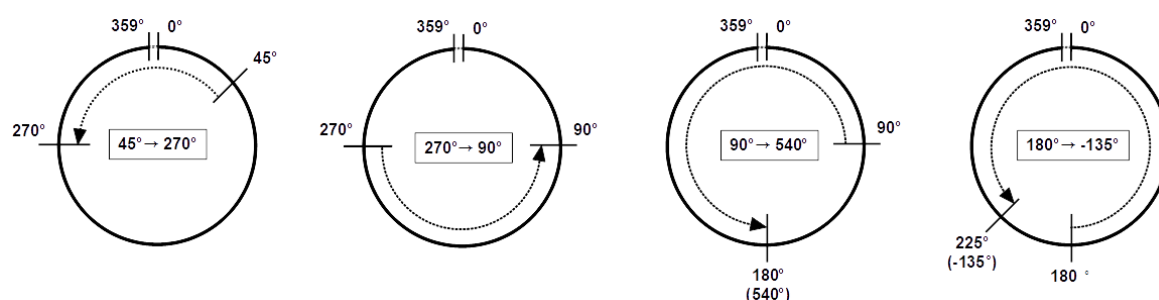


図 3.2.10.4

➤ プラス方向のみ

「Positive direction only」方式を実行すると、モーターは「Wrap around」で処理されたターゲット位置まで順方向に移動します。この方式では、モーターは 1 回転以上回転しません。

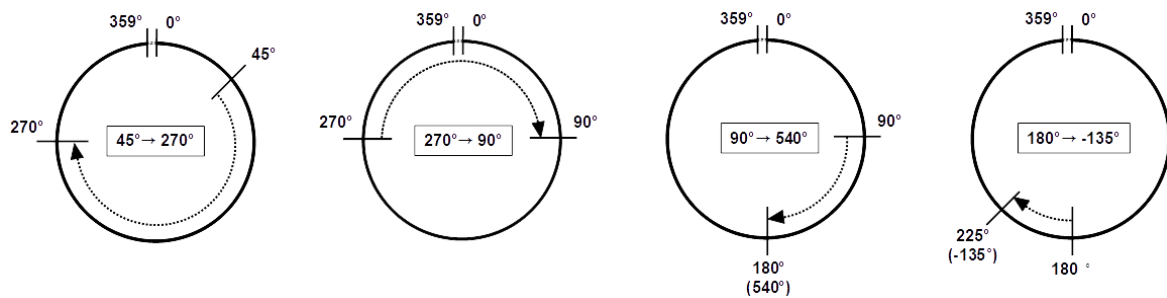


図 3.2.10.5

➤ 最短ルート

「最短ルート」方式を実行すると、モーターは「Wrap around」によって処理されたターゲット位置に最短ルートで移動します。この方式では、モーターは半回転以上回転しません。移動距離がちょうど 180° の場合、モーターは正方向に移動します。

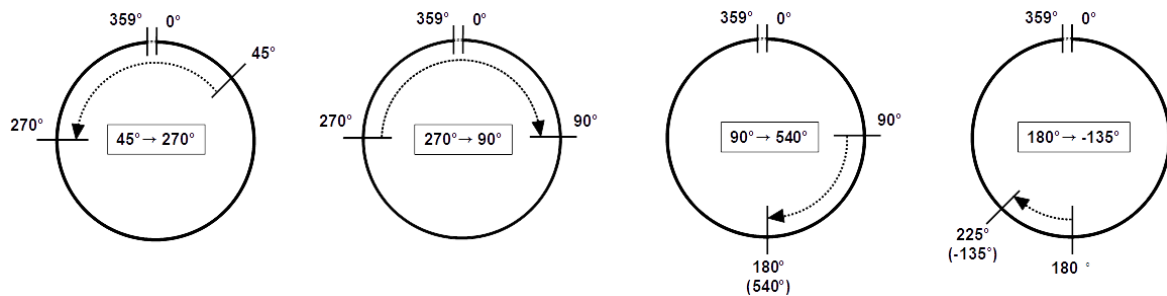


図 3.2.10.6

■ Modulo 参照設定ステップ - pp モード

- [1] 「E シリーズドライバーThunder ソフトウェア操作マニュアル」の「電子ギア比設定」の章を参照して、モータ 1 回転が 3,600,000 制御単位となるように電子ギア比を設定してください。
- [2] Pt205：モーター回転数の上限値の設定については、各ドライバーのユーザーマニュアルの「無限回転機能の設定」の章を参照してください。
- [3] ドライバーのパラメーターを保存し、ドライバーをリセットします。
- [4] ドライバーが無効になっていることを確認します（スイッチオンが無効）。
- [5] 607B:01h（Min position range limit）を 0 に設定します。
- [6] 607B:02h（Max position range limit）を 3599999 に設定します（ユーザー定義、値は総移動距離から 1 を引いた値である必要があります）。
- [7] 60F2h（Positioning option code）を設定します。
- [8] pp モーションを実行します。

■ Modulo 参照設定手順 - CSP モード

- [1] 「E シリーズドライバーThunder ソフトウェア操作マニュアル」の「電子ギア比設定」の章を参照して、モータ 1 回転が 3,600,000 制御単位となるように電子ギア比を設定してください。
- [2] Pt205：モーター回転数の上限値の設定については、各ドライバーのユーザーマニュアルの「無限回転機能の設定」の章を参照してください。
- [3] ドライバーのパラメーターを保存し、ドライバーをリセットします。
- [4] コントローラー設定で Modulo システムの関連パラメーターを設定します。
- [5] ドライバーが無効になっていることを確認します（スイッチオンが無効）。
- [6] 607B:01h（Min position range limit）を 0 に設定します。
- [7] 607B:02h（Max position range limit）を 3599999 に設定します（ユーザー定義、値は総移動距離から 1 を引いた値である必要があります）。
- [8] csp モーションを実行します。

注意：

Modulo 機能を csp モードで実行する場合、コントローラーは Modulo システムのコマンド解析もサポートする必要があります。たとえば、ドライバーに指定するターゲット位置は、「Wrap around」方式で設定する必要があります。コントローラーの設定が Modulo システムと一致しない場合、強制操作によってモーターが誤動作する可能性があります。

3.3 メーカー固有のプロファイル領域

表 3.3.1

Index	Sub-Index	Name	Data type	Access	PDO	Op Mode	Valid value	Unit
2XXh	00h	2000h シリーズのオブジェクトはサーボ Pt パラメータからのものです。 詳細については、「E1 シリーズドライバー ユーザーマニュアル」および「E2 シリーズドライバー ユーザーマニュアル」を参照してください。 サーボ Pt パラメータ番号とオブジェクト インデックスのマッピング関係は次のとおりです。 オブジェクトインデックス = 2000h + サーボ Pt パラメータ番号 例: サーボドライブのパラメータ Pt20E の場合、対応するオブジェクトは 220Eh です。						
3000h	00h	モーターの種類	U16	ro	-	All	0 ~ 2	-
		ドライバーで使用されるモーターの種類 0 : リニアモーター (LM) 1:ダイレクトドライブモーター/トルクモーター(DM/TM) 2 : ACサーボモーター (AC)						
3001h	00h	内部エンコーダー分解能	I32	ro	-	All	-2147483648 ~ 2147483647	-
		内部ループのエンコーダー分解能						
3002h 3055h	N/A	このセクションのオブジェクトはサポートされていません。 操作しないでください。						
3056h	00h	ソフトウェアの状態[12]	U16	ro	-	All	0 ~ 0xFFFF	-
		ソフトウェア状態テーブル。 各ビットに対応する状態は次のように説明されます。						
		Bit	State Name	State Definition				
		0	Reserved	N/A				
		1	Reserved	N/A				
		2	Reserved	N/A				
		3	Homing state	0 : 原点復帰を実行しない 1: 原点復帰中				
		4	Position trigger function state	0: 位置トリガ機能は無効 1 : 位置トリガ機能有効				
		5	Communication state of gantry control system	0: ガントリー制御システムとの通信なし 1: ガントリー制御システムの通常通信				
		6	Motor power state of gantry yaw axis	0: ガントリーヨー軸用の電源なしのモーター 1: ガントリーヨー軸用電源付きモーター				
		7	Alarm state of gantry yaw axis	0: ガントリーヨー軸にアラームなし 1: ガントリーヨー軸内でアラームが発生				
		8	Activated state of gantry control system	0: ガントリー制御システムがアクティブになっていない 1: ガントリー制御システムがアクティブ化				
		9	Homing state of gantry yaw axis	0 : ガントリーヨー軸原点復帰未完了 1: ガントリーヨー軸原点復帰完了				
		10	Near home sensor state of gantry yaw axis	0: ガントリーのヨー軸がニアホームセンサーの範囲内にはない 1: ガントリーヨー軸がニアホームセンサーの範囲内にある				
		11	Regulation state of gantry yaw axis	0 : ガントリーヨー軸調整未完了 1 : ガントリーヨー軸調整完了				
		12	In-position state of gantry yaw axis	0: ガントリーのヨー軸が所定の位置にない 1: ガントリーヨー軸が定位置にある				
		13	Ready state of gantry yaw axis	0: ドライバーはガントリー ヨー軸の準備ができていません 1: ドライバーの準備ができており、ガントリーのヨー軸に対して STO がトリガーされていません				
		14	Reserved	N/A				
15	Reserved	N/A						

3057h	00h	ガントリシステム的应用 モード	U16	rw	-	All	1, 2, 11	-
		ガントリ制御システムのアプリケーションモード設定。対象となるモードは以下の通りです。 詳細な設定については、「E シリーズドライバーガントリ制御システム ユーザーマニュアル」を参照してください。 1: ガントリ制御システムを起動します 2: ガントリ制御システムを無効にする 11:ヨー軸調整の実行						
3058h	00h	ヨー目標位置	I32	rw	Y	All	-2147483648 ~ 2147483647	inc
		ガントリヨー軸の目標位置						
3059h	00h	ヨーフィードバック位置	I32	ro	Y	All	-2147483648 ~ 2147483647	inc
		ガントリヨー軸のフィードバック位置						
3060h	00h	タッチプローブ有効エラー マップを使用する	U16	rw	-	pp pv tq csp csv cst	0 ~ 1	-
		タッチプローブ機能によるエラーマップテーブルを有効にします。エラーマップ機能については『E1 シリーズドライ バーユーザーマニュアル』の 8.12 項、および『E2 シリーズドライバーユーザーマニュアル』の 8.12 項を参照してく ださい。 0: エラーマップテーブルはタッチプローブ機能実行後も影響を受けません 1: タッチプローブ機能実行後にエラーマップテーブルが更新されます						
3061h	00h	位置トリガー機能を有効に する	U16	rw	-	All	0 ~ 1	-
		位置トリガー機能を有効にします。位置トリガ機能については『E1 シリーズドライバーユーザーマニュアル』の 8.13 項、および『E2 シリーズドライバーユーザーマニュアル』の 8.13 項を参照してください。 0: 位置トリガー機能を無効にする 1: 位置トリガー機能を有効にする						
3062h	00h	オーバートラベル停止モー ド選択	U16	rw	-	All	0 ~ 1	-
		オーバートラベル停止のパラメーター設定 0: オーバートラベルが発生すると、モーターはオブジェクト 6085h (クイックストップ減速度) の現在の設定に従って 停止し、モーションの元のクイックストップ減速度は影響を受けません。 1: オーバートラベルが発生すると、オブジェクト 6085h (クイックストップ減速度) の現在の設定に従ってモーターが 停止し、モーションの元のクイックストップ減速度が変更されます。						
3063h	00h	速度アナログ入力電圧	I16	ro	Y	All	-10000 ~ 10000	mV
		制御信号の速度アナログ入力 (V_REF) (E2シリーズドライバーに適用) 式: Object 3063h = 実際の電圧 - Object 3064h						
3064h	00h	速度アナログ入力電圧オフセ ット	I16	rw	-	All	-10000 ~ 10000	mV
		速度アナログ入力のオフセット (E2シリーズドライバーに適用)						
3065h	00h	トルクアナログ入力電圧	I16	ro	Y	All	-10000 ~ 10000	mV
		制御信号のトルクアナログ入力 (T_REF) (E2シリーズドライバーに適用) 式: Object 3065h = 実際の電圧 - Object 3066h						
3066h	00h	トルクアナログ入力電圧オフセ ット	I16	rw	-	All	-10000 ~ 10000	mV
		トルクアナログ入力のオフセット (E2シリーズドライバーに適用)						
3067h	00h	アナログ出力1電圧	I16	rw	Y	All	-10000 ~ 10000	mV
		制御信号のアナログ出力1(AO1) Pt006 = t.xx17 に設定すると、このオブジェクトでアナログ出力 1 を制御できます。						
3068h	00h	アナログ出力2電圧	I16	rw	Y	All	-10000 ~ 10000	mV
		制御信号のアナログ出力2(AO2) Pt006 = t.xx17 に設定すると、このオブジェクトでアナログ出力 2 を制御できます。						

3069h	00h	位置トリガー配列値	I32	rw	Y	All	-2147483648 ~ 2147483647	inc
		位置トリガー配列の値						
306Ah	00h	位置トリガー配列インデックス	U16	rw	Y	All	0 ~ 255	-
		位置トリガー配列のインデックス値						
306Bh	00h	位置トリガー配列制御オブジェクト	U16	rw	Y	All	0 ~ 65535	-
		動作位置トリガ配列の書き込み手順 0x0001～0x0080を設定して書き込み手順を選択します。書き込み結果は0x1000～0x2000で表示されます。						
		値	定義	カテゴリ				
		0x0001	オブジェクト 3069h の値をオブジェクト 306Ah に対応する「位置配列」に書き込みます。(現時点では、オブジェクト 306Ah は 255 を超えることはできません。)	Command				
		0x0008	「位置配列」の値をすべて 0 に設定します。					
		0x0010	オブジェクト 3069h の値をオブジェクト 306Ah に対応する「ステータス配列」に書き込みます。(現時点では、オブジェクト 306Ah は 7 を超えることはできません。)					
		0x0080	「ステータス配列」の値をすべて0に設定します。					
		0x1000	書き込みは成功しています	Result				
		0x2000	書き込みは失敗しています。理由については、オブジェクト 306Ch を参照してください。					
		306Ch	00h	位置トリガ機能のエラーコード	U16	ro	Y	All
位置トリガー配列の書き込みが失敗した場合に返されるエラー理由								
Bit	定義							
0	固定間隔 PT モードは、位置トリガー配列の書き込みをサポートしていません。							
1	配列のインデックス値が間違っています (オブジェクト 306Ah)							
2	未定義のコマンド (オブジェクト 306Bh)							
3~15	予約							
306Dh	00h	位置トリガー機能ステータス	I16	ro	Y	All	0 ~ 32767	-
		位置トリガー機能のステータス						
		値	定義					
		0	位置トリガー機能が有効になっていません。					
		3	固定間隔位置トリガー機能を実行しています (トリガー方向: 位置減少)。					
		4	固定間隔位置トリガー機能を実行しています (トリガー方向: 位置増加)。					
		13	ランダム間隔位置トリガー機能が実行中です (トリガー方向: インデックス値の減少)。					
		14	ランダム間隔位置トリガー機能が実行中です (トリガー方向: インデックス値の増加)。					
		20	最初に設定したトリガー位置に戻るまで待機します (繰り返しモードが有効な場合、Pt012 = t.□□□1)。					
		99	位置トリガー機能が無効です (Pt00E = t.□□□0)。					
306Eh	00h	ポジショントリガーの予想総数	U16	ro	Y	All	0 ~ 65535	-
		ポジショントリガーの予想総数						
306Fh	00h	ポジショントリガーのトリガー数	U16	ro	Y	All	0 ~ 65535	-
		ポジショントリガーのトリガー数						
3070h	00h	ポジショントリガーの残り数	U16	ro	Y	All	0 ~ 65535	-
		ポジショントリガーの残り数						
3080h	00h	ガントリー制御: インデックス	U16	rw	-	All	0x2000 ~ 0x4FFF	-
		ガントリースレーブ軸パラメーターの操作オブジェクトのインデックス値。 例: このオブジェクトが 0x2100 に設定されている場合、ガントリースレーブ軸パラメーターのインデックス 2100h が指定されていることを示します。						

3081h	00h	ガントリー制御: サブインデックス	U16	rw	-	All	0	-		
		ガントリースレーブ軸パラメーターの操作オブジェクトのサブインデックス値。 現在のバージョンでは、サブインデックス値が 0 のオブジェクトのみがサポートされています。								
3082h	00h	ガントリー制御: 選択されたオブジェクトのデータ型	I16	ro	-	All	-3 ~ 8	-		
		オブジェクト 3080h で指定されるガントリー スレーブ軸パラメーターのデータ型。 データ型によって入力/出力レジスタが異なり、対応するレジスタは次のように記述されます。								
		値	定義	対応する入力/出力レジスタ						
		1	指定されたオブジェクトのデータ型は BOOL です。	3085h / 3086h (DINT)						
		2	指定されたオブジェクトのデータ型は I8 です。							
		3	指定されたオブジェクトのデータ型は I16 です。							
		4	指定されたオブジェクトのデータ型は I32 です。							
		5	指定されたオブジェクトのデータ型は U8 です。							
		6	指定されたオブジェクトのデータ型は U16 です。							
		7	指定されたオブジェクトのデータ型は U32 です。							
		8	指定されたオブジェクトのデータ型は F32 です。	3087h / 3088h (REAL)						
		-1	インデックス値は操作できません。	N/A						
		-2	指定されたインデックス オブジェクトが存在しません。							
		-3	指定されたサブインデックス オブジェクトが存在しません。							
注: オブジェクト 3084h = -1 の場合、このオブジェクトは適用されません。										
3083h	00h	ガントリー制御: コマンド	U16	rw	-	All	0 ~ 3	-		
		ガントリースレーブ軸パラメーターの操作コマンド。各コマンドの機能は以下のとおりです。								
		値	定義	説明						
		0	Idle / Reset state	アイドル/リセット状態。						
		1	Writing command	このオブジェクトが 0 から 1 に切り替わると、コマンドがトリガーされます (正エッジ)。コマンドがトリガーされると、入力レジスタの値が指定されたオブジェクト (3080h) に書き込まれます。 注: データ処理中にコマンドが与えられた場合 (オブジェクト 3084h が 1)、コマンドは無効になります。						
		2	Single reading command	このオブジェクトが 0 から 2 に切り替わると、コマンドがトリガーされます (正のエッジ)。コマンドがトリガーされると、指定されたオブジェクト (3080h) の値が対応する出力レジスタに格納されます。 注: データ処理中にコマンドが与えられた場合 (オブジェクト 3084h が 1)、コマンドは無効になります。						
		3	Continuous reading command	指定されたオブジェクト (3080h) の値は、対応する出力レジスタに継続的に格納されます。 注: 連続読み取りコマンドは定期的に更新されません。						
3084h	00h	ガントリー制御: ステータス	I16	ro	-	All	-6 ~ 2	-		
		ガントリースレーブ軸パラメーターの動作状態。定義は次のとおりです。								
		値	定義							
		0	動作していません。							
		1	データを処理中です。							
		2	データ処理は成功しました。							
		-1	ガントリースレーブ軸パラメーターの操作機能が動作しません。 マスター軸とスレーブ軸のファームウェアバージョンが同じであり、ガントリー制御システムが起動しているかどうかを確認してください。							
		-2	指定されたオブジェクト(3080h)は操作できません。							
		-3	入力レジスタの値が指定されたオブジェクト(3080h)のデータ型の上限を超えています。							
		-4	書き込みコマンドは読み取り専用オブジェクトに対して実行されます。							
		-5	オブジェクト 3083h でサポートされていない操作コマンドが使用されています。							
		-6	データ処理のタイムアウト。							
		3085h	00h	ガントリー制御: DINTの入力レジスタ	I32	rw	-	All	-2147483648 ~ 2147483647	-
				データ型が BOOL、I8、I16、I32、U8、U16、または U32 の入力レジスタ						

3086h	00h	ガントリー制御: DINTの出力レジスタ	I32	ro	-	All	-2147483648 ~ 2147483647	-	
		データ型が BOOL、I8、I16、I32、U8、U16、または U32 の出力レジスタ							
3087h	00h	ガントリー制御: REALの入力レジスタ	F32	rw	-	All	-3.40282e+38 ~ 3.40282e+38	-	
		データ型がF32の入力レジスタ							
3088h	00h	ガントリー制御: REALの出力レジスタ	F32	ro	-	All	-3.40282e+38 ~ 3.40282e+38	-	
		データ型がF32の出力レジスタ							
3100h 3104h	N/A	このセクションはアラーム状態テーブルに関するものであり、まだサポートされていません。 オブジェクト 4095h / 603Fh (エラーコード) を使用して内容を確認します。							
3110h	00h	運転警告イベント 1	U16	ro	-	All	0 ~ 0xFFFF	-	
		警告状態表 1. 各ビットに対応する警告を以下に示します。 このオブジェクトをオブジェクト 4096h (警告コード) に置き換えることをお勧めします。							
		Bit	警告 No.	警告名					
		0	AL.900	位置偏差オーバーフロー					
		1	AL.901	<サポート対象外>					
		2	AL.910	過負荷					
		3	AL.911	<サポート対象外>					
		4	AL.912	<サポート対象外>					
		5	AL.920	<サポート対象外>					
		6	AL.921	<サポート対象外>					
		7	AL.923	内部ファン停止					
		8	AL.930	エンコーダーのバッテリー異常					
		9	AL.941	保存と再起動が必要なパラメーターと関数の変更					
		10	AL.971	電圧不足					
		11	AL.9A0	サーボON時（P-OTまたはN-OT信号受信時）にオーバートラベルを検出					
		12	AL.9A1	P-OT信号を受信しました。					
		13	AL.9A2	N-OT信号を受信しました。					
		14	AL.9AA	<サポート対象外>					
		15	AL.9Ab	<サポート対象外>					
		ビットの値が 1 の場合、警告が発生します。							
3111h	00h	運転警告イベント 2	U16	ro	-	All	0 ~ 0xFFFF	-	
		警告状態表 2. 各ビットに対応する警告を以下に示します。 このオブジェクトをオブジェクト 4096h (警告コード) に置き換えることをお勧めします。							
		Bit	警告 No.	警告名					
		0	AL.9F0	サーボ電圧が大きすぎます					
		1	AL.943	フィールドバス同期サイクルタイム警告					
		2	AL.944	システム警告					
		3	AL.945	トルク制限警告					
		4	AL.946	エンコーダー通信警告					
		5	AL.947	マルチモーション誤動作警告					
		6	AL.924	I²T					
		ビットの値が 1 の場合、警告が発生します。							

3120h	00h	ホストコントローラーの操作警告イベント		U32	ro	-	All	0 ~ 0xFFFFFFFF	-	
		ドライバーが警告 AL.980 をトリガーする原因の概要。 各ビットに対応する原因を次に示します。								
		Bit	原因	対策						
		0	アクセスが Thunder の場合、ホストコントローラーは 6040h (Controlword) を変更します。	無効状態では、6040h (Controlword) の操作を実行する前に、Thunder でコントローラへのアクセスを切り替えます。						
		1 ~ 3	予約	予約						
		4	pp モードのバッファリングされた設定ポイントがいっぱいなので、新しい設定ポイントは破棄されます。	次の設定ポイントを入力する前に、最初の設定ポイントの実行が完了し、2 番目の設定ポイントの実行が開始するまで待機します。						
		5 ~ 11	予約	予約						
		12	607B:01h (Min position range limit) が 0 より大きいです。	607B:01h の値を -2147483648 ~ 0 の範囲で設定します。						
		13	607B:02h (Max position range limit) が 0 未満です。	607B:02h の値を 0 ~ 2147483647 の範囲で設定します。						
		14	607Bh の範囲が許容値 0xFFFFFFFF を超えています。	607B:02h ~ 607B:01h の値は 0xFFFFFFFF を超えることはできません。						
		15 ~ 31	予約	予約						
ビットの値が 1 の場合、警告が発生します。										
3200h	00h	アブソリュートエンコーダーの初期化		I32	rw	Y	All	0 ~ 1	-	
		アブソリュートエンコーダーを初期化します。 1 に設定すると、モーターの多回転データがクリアされます。 実行中はサーボをオフにしてください。 オブジェクトは実行状態に応じて値を設定します：								
		値	定義							
		0	稼働していない							
		1	マルチターンデータクリアコマンドを送信							
		2	マルチターンデータクリアコマンド実行中							
		4	マルチターンデータをクリアするコマンドが正常に実行されました							
		16	モーターが有効になっているため、多回転データをクリアするコマンドを送信しないでください							
32	マルチターンデータクリアコマンドの実行に失敗する									
3201h	00h	一般オブジェクト i1		I32		rw	Y	All	-2147483648 ~ 2147483647	-
		データ型が DINT の自己定義オブジェクト (1)								
3202h	00h	一般オブジェクト i2		I32		rw	Y	All	-2147483648 ~ 2147483647	-
		データ型が DINT の自己定義オブジェクト (2)								
3203h	00h	一般オブジェクト i3		I32		rw	Y	All	-2147483648 ~ 2147483647	-
		データ型が DINT の自己定義オブジェクト (3)								
3204h	00h	一般オブジェクト i4		I32		rw	Y	All	-2147483648 ~ 2147483647	-
		データ型が DINT の自己定義オブジェクト (4)								
3205h	00h	一般オブジェクト i5		I32		rw	Y	All	-2147483648 ~ 2147483647	-
		データ型が DINT の自己定義オブジェクト (5)								
3206h	00h	一般オブジェクト i6		I32		rw	Y	All	-2147483648 ~ 2147483647	-
		データ型が DINT の自己定義オブジェクト (6)								
3207h	00h	一般オブジェクト i7		I32		rw	Y	All	-2147483648 ~ 2147483647	-
		データ型が DINT の自己定義オブジェクト (7)								
3208h	00h	一般オブジェクト i8		I32		rw	Y	All	-2147483648 ~ 2147483647	-
		データ型が DINT (8) の自己定義オブジェクト								
3209h	00h	一般オブジェクト i9		I32		rw	Y	All	-2147483648 ~ 2147483647	-
		データ型が DINT の自己定義オブジェクト (9)								

3210h	00h	一般オブジェクト f0	F32	rw	Y	All	-3.40282e+38 ~ 3.40282e+38	-	
		データ型が REAL (0) の自己定義オブジェクト							
3211h	00h	一般オブジェクト f1	F32	rw	Y	All	-3.40282e+38 ~ 3.40282e+38	-	
		データ型が REAL の自己定義オブジェクト (1)							
3212h	00h	一般オブジェクト f2	F32	rw	Y	All	-3.40282e+38 ~ 3.40282e+38	-	
		データ型が REAL の自己定義オブジェクト (2)							
3213h	00h	一般オブジェクト f3	F32	rw	Y	All	-3.40282e+38 ~ 3.40282e+38	-	
		データ型が REAL の自己定義オブジェクト (3)							
3214h	00h	一般オブジェクト f4	F32	rw	Y	All	-3.40282e+38 ~ 3.40282e+38	-	
		データ型が REAL の自己定義オブジェクト (4)							
3215h	00h	ドライブをリセットする	I16	rw	Y	All	-1 ~ 2	-	
		ドライバーをリセットします。							
		Value	定義						
		0	動作していません。						
		1	ドライバーをリセットします。完了すると、オブジェクトは自動的に 0 に設定されます。						
		2	ガントリー グループ モードでドライバーをリセットします。完了すると、オブジェクトは自動的に 0 に設定されます。						
		-1	リセットに失敗しました。 次のステータスを確認してください: (1) ガントリー軸間の通信は正常です。 (1) (2) ガントリー軸のファームウェア バージョンは同じです。						
注意: この関数を実行すると切断が発生する場合があります。ユーザーはコントローラーに通信の再接続を要求する必要があります。									

3216h	00h	パラメータをフラッシュに送信	-	rw	-	All	0 ~ 1	-
		パラメータをドライバに保存します。 1 に設定すると、現在のドライバパラメータが保存されます。完了すると、オブジェクトは自動的に 0 に設定されます。						
4XXh	00h	4000h シリーズのオブジェクトはサーボ Ut パラメータからのものです。詳細については、「E1 シリーズドライバ ユーザーマニュアル」および「E2 シリーズドライバ ユーザーマニュアル」を参照してください。サーボ Ut パラメータ番号とオブジェクト インデックスのマッピング関係は次のとおりです。 オブジェクトインデックス = 4000h + サーボ Ut パラメータ番号 例: ドライバのパラメータ Ut095 の場合、対応するオブジェクトは 4095h です。						

3.3.1 アブソリュートエンコーダの初期化

ロータリーアブソリュートエンコーダを使用する場合、バッテリー装着後の初回起動時に多回転データのクリアが必要です。ロータリーアブソリュートエンコーダには、1 回転データと多回転データの 2 種類のデータがあります。1 回転データは、1 回転内のモーターの回転位置を示します。多回転データは回転数をカウントし、バッテリーでバックアップをとります。

ドライバの位置情報は、M を多回転データ、S を 1 回転データとして、次の式に基づいています。

6063h (位置実際の内部値) = M x エンコーダーの分解能 + S

6064h (現在の位置) = 6063h x 電子ギア + 607Ch (ホームオフセット)

データ消去の手順が完了するまで、サーボオフのままにしておいてください。その後、ドライバの電源を入れ直します。

■ EtherCAT 経由で多回転データをクリアする手順

ステップ 1: モーターを無効にします。

ステップ 2: 3200h を 1 に設定します。

ステップ 3: 3200h が 4 に変わる (コマンドが正常に実行される) まで待ちます。

ステップ 4: ドライバをリセットします (3215h を 1 に設定します)。

■ オブジェクト 3200h の定義

表 3.3.1.1

値	定義
0	稼働していません
1	マルチターンデータクリアコマンドを送信
2	マルチターンデータクリアコマンド実行中
4	マルチターンデータをクリアするコマンドが正常に実行されました
16	モーターが有効な場合は、複数回転データをクリアしないでください。 コマンドを再度発行する前にモーターを無効にしてください。
32	マルチターンデータクリアコマンドの実行に失敗しました。

3.3.2 ホストコントローラーの動作警告

ユーザーがフィールドバス オブジェクトの値を誤って設定したり、不適切なタイミングで値を設定したりすると、ドライバーはホスト コントローラーの操作警告 (AL.980) をポップアップ表示してユーザーに通知します。警告がトリガーされると、ユーザーはオブジェクト 3120h (ホスト コントローラーの操作警告イベント) を表示して原因を確認できます。

■ ホストコントローラーの動作警告イベント (3120h)

表 3.3.2.1

Bit	原因	対策
0	アクセスが Thunder の場合、ホスト コントローラーは 6040h (Controlword) を変更します。	無効状態では、6040h (Controlword) の操作を実行する前に、Thunder でコントローラーへのアクセスを切り替えます。
1 ~ 3	予約	予約
4	pp モードのバッファリングされた設定ポイントがいっぱいなので、新しい設定ポイントは破棄されます。	次の設定ポイントを入力する前に、最初の設定ポイントの実行が完了し、2 番目の設定ポイントの実行が開始するまで待機します。
5 ~ 11	予約	予約
12	607B:01h (Min position range limit) が0より大きいです。	607B:01hの値を-2147483648～0の範囲で設定します。
13	607B:02h (Max position range limit) が 0 未満です。	607B:02hの値を0～2147483647の範囲で設定します。
14	607Bh の範囲が許容値 0x7FFFFFFF を超えています。	607B:02h ~ 607B:01h の値は 0x7FFFFFFF を超えることはできません。
15 ~ 31	予約	予約

注意：

警告 AL.980 を表示したくない場合は、Pt0A1 = t.□□□1 を設定して警告のトリガーを無効にします。

3.4 オブジェクト辞書一覧

表 3.4.1

Index	Sub-Index	名称	Data type	Access	PDO	Op Mode	有効な値	単位
1000h	00h	Device type	U32	ro	-	All	0x00020192	-
1001h	00h	Error register	U8	ro	-	All	0x0 ~ 0xFF	-
1010h	-	Store parameters	-	-	-		-	-
	00h	Number of entries	U8	ro	-	All	1	-
	01h	Save all parameters	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
1018h	-	Identity object	-	-	-		-	-
	00h	Number of entries	U8	ro	-	All	4	-
	01h	Vendor ID	U32	ro	-	All	0xAAAA	-
	02h	Product code	U32	ro	-	All	0x05	-
	03h	Revision number	U32	ro	-	All	0 ~ 4294967295	-
	04h	Serial number	U32	ro	-	All	0 ~ 4294967295	-
10F1h	-	Error settings	-	-	-		-	-
	00h	Number of entries	U8	ro	-	All	1	-
	02h	Sync error counter limit	U16	rw	-	All	0 ~ 15	-
1600h	-	1 st RxPDO mapping	-	-	-	-	-	-
	00h	Number of entries	U8	rw	-	All	0 ~ 8	-
	01h	Mapping entry 1	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	02h	Mapping entry 2	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	03h	Mapping entry 3	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	04h	Mapping entry 4	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	05h	Mapping entry 5	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	06h	Mapping entry 6	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	07h	Mapping entry 7	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	08h	Mapping entry 8	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
1601h	-	2 nd RxPDO mapping	-	-	-	-	-	-
	00h	Number of entries	U8	rw	-	All	0 ~ 8	-
	01h	Mapping entry 1	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	02h	Mapping entry 2	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	03h	Mapping entry 3	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	04h	Mapping entry 4	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	05h	Mapping entry 5	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	06h	Mapping entry 6	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	07h	Mapping entry 7	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	08h	Mapping entry 8	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
1602h	-	3 rd RxPDO mapping	-	-	-	-	-	-
	00h	Number of entries	U8	rw	-	All	0 ~ 8	-
	01h	Mapping entry 1	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	02h	Mapping entry 2	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	03h	Mapping entry 3	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	04h	Mapping entry 4	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	05h	Mapping entry 5	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-

Index	Sub-Index	名称	Data type	Access	PDO	Op Mode	有効な値	単位
	06h	Mapping entry 6	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	07h	Mapping entry 7	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	08h	Mapping entry 8	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
1603h	-	4 th RxPDO mapping	-	-	-	-	-	-
	00h	Number of entries	U8	rw	-	All	0 ~ 8	-
	01h	Mapping entry 1	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	02h	Mapping entry 2	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	03h	Mapping entry 3	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	04h	Mapping entry 4	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	05h	Mapping entry 5	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	06h	Mapping entry 6	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	07h	Mapping entry 7	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	08h	Mapping entry 8	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
1A00h	-	1 st TxPDO mapping	-	-	-	-	-	-
	00h	Number of entries	U8	rw	-	All	0 ~ 8	-
	01h	Mapping entry 1	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	02h	Mapping entry 2	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	03h	Mapping entry 3	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	04h	Mapping entry 4	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	05h	Mapping entry 5	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	06h	Mapping entry 6	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	07h	Mapping entry 7	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	08h	Mapping entry 8	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
1A01h	-	2 nd TxPDO mapping	-	-	-	-	-	-
	00h	Number of entries	U8	rw	-	All	0 ~ 8	-
	01h	Mapping entry 1	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	02h	Mapping entry 2	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	03h	Mapping entry 3	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	04h	Mapping entry 4	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	05h	Mapping entry 5	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	06h	Mapping entry 6	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	07h	Mapping entry 7	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	08h	Mapping entry 8	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
1A02h	-	3 rd TxPDO mapping	-	-	-	-	-	-
	00h	Number of entries	U8	rw	-	All	0 ~ 8	-
	01h	Mapping entry 1	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	02h	Mapping entry 2	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	03h	Mapping entry 3	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	04h	Mapping entry 4	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	05h	Mapping entry 5	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	06h	Mapping entry 6	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	07h	Mapping entry 7	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	08h	Mapping entry 8	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
1A03h	-	4 th TxPDO mapping	-	-	-	-	-	-
	00h	Number of entries	U8	rw	-	All	0 ~ 8	-
	01h	Mapping entry 1	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-

Index	Sub-Index	名称	Data type	Access	PDO	Op Mode	有効な値	単位
	02h	Mapping entry 2	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	03h	Mapping entry 3	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	04h	Mapping entry 4	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	05h	Mapping entry 5	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	06h	Mapping entry 6	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	07h	Mapping entry 7	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	08h	Mapping entry 8	U32	rw	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
1C00h	-	Sync manager communication type	-	-	-	-	-	-
	00h	Number of entries	U8	ro	-	All	4	-
	01h	Communication type sync manager 0	U8	ro	-	All	1	-
	02h	Communication type sync manager 1	U8	ro	-	All	2	-
	03h	Communication type sync manager 2	U8	ro	-	All	3	-
	04h	Communication type sync manager 3	U8	ro	-	All	4	-
1C12h	-	Sync manager 2 PDO assignment	-	-	-	-	-	-
	00h	Number of assigned PDOs	U8	rw	-	All	0 ~ 1	-
	01h	Index of assigned RxPDO 1	U16	rw	-	All	0x1600 ~ 0x1603	-
1C13h	-	Sync manager 3 PDO assignment	-	-	-	-	-	-
	00h	Number of assigned PDOs	U8	rw	-	All	0 ~ 1	-
	01h	Index of assigned TxPDO 1	U16	rw	-	All	0x1A00 ~ 0x1A03	-
1C32h	-	Sync manager 2 synchronization	-	-	-	-	-	-
	00h	Number of synchronization parameters	U8	ro	-	All	12	-
	01h	Synchronization type	U16	ro	-	All	0 ~ 2	-
	02h	Cycle time	U32	ro	-	All	250000 ~ 4000000	ns
	04h	Synchronization types supported	U16	ro	-	All	5	-
	05h	Minimum cycle time	U32	ro	-	All	187500	ns
	06h	Calc and copy time	U32	ro	-	All	31250	ns
	09h	Delay time	U32	ro	-	All	31250	ns
	0Ch	Cycle time too small	U16	to	-	All	0	-
1C33h	-	Sync manager 3 synchronization	-	-	-	-	-	-
	00h	Number of synchronization parameters	U8	ro	-	All	10	-
	01h	Synchronization type	U16	ro	-	All	0 ~ 2	-
	02h	Cycle time	U32	ro	-	All	250000 ~ 4000000	ns
	04h	Synchronization types supported	U16	ro	-	All	5	-
	05h	Minimum cycle time	U32	ro	-	All	187500	ns
	06h	Calc and copy time	U32	ro	-	All	31250	ns
	09h	Delay time	U32	ro	-	All	-	ns
	0Ch	Cycle time too small	U16	ro	-	All	0	-
2XXXh	00h	Pt parameters, refer to section 3.3 for details.						
3000h	00h	Motor type	U16	ro	-	All	0 ~ 2	-
3001h	00h	Inner encoder resolution	I32	ro	-	All	-2147483648 ~ 2147483647	-
3056h	00h	Software state[12]	U16	ro	-	All	0 ~ 0xFFFF	-
3057h	00h	Application mode of gantry system	U16	rw	-	All	1, 2, 11	-
3058h	00h	Yaw target position	I32	rw	Y	All	-2147483648 ~ 2147483647	inc
3059h	00h	Yaw feedback position	I32	ro	Y	All	-2147483648 ~ 2147483647	inc

3060h	00h	Use touch probe enable error map	U16	rw	-	pp pv tq csp csv cst	0 ~ 1	-
3061h	00h	Enable position trigger function	U16	rw	-	All	0 ~ 1	-
3062h	00h	Overtravel stop mode selection	U16	rw	-	All	0 ~ 1	-
3063h	00h	Velocity analog input voltage	I16	ro	Y	All	-10000 ~ 10000	mV
3064h	00h	Velocity analog input voltage offset	I16	rw	-	All	-10000 ~ 10000	mV
3065h	00h	Torque analog input voltage	I16	ro	Y	All	-10000 ~ 10000	mV
3066h	00h	Torque analog input voltage offset	I16	rw	-	All	-10000 ~ 10000	mV
3067h	00h	Analog output 1 voltage	I16	rw	Y	All	-10000 ~ 10000	mV
3068h	00h	Analog output 2 voltage	I16	rw	Y	All	-10000 ~ 10000	mV
3069h	00h	Position trigger array value	I32	rw	Y	All	-2147483648 ~ 2147483647	inc
306Ah	00h	Position trigger array index	U16	rw	Y	All	0 ~ 255	-
306Bh	00h	Position trigger array control object	U16	rw	Y	All	0 ~ 65535	-
306Ch	00h	Position trigger function error code	U16	ro	Y	All	0 ~ 65535	-
306Dh	00h	Position trigger function status	I16	ro	Y	All	0 ~ 32767	-
306Eh	00h	Expected total number of position trigger	U16	ro	Y	All	0 ~ 65535	-
306Fh	00h	Triggered number of position trigger	U16	ro	Y	All	0 ~ 65535	-
3070h	00h	Remaining number of position trigger	U16	ro	Y	All	0 ~ 65535	-
3080h	00h	Gantry control: index	U16	rw	-	All	0x2000 ~ 0x4FFF	-
3081h	00h	Gantry control: subindex	U16	rw	-	All	0	-
3082h	00h	Gantry control: data type of selected object	I16	ro	-	All	-3 ~ 8	-
3083h	00h	Gantry control: command	U16	rw	-	All	0 ~ 3	-
3084h	00h	Gantry control: status	I16	ro	-	All	-6 ~ 2	-
3085h	00h	Gantry control: input register of DINT	I32	rw	-	All	-2147483648 ~ 2147483647	-
3086h	00h	Gantry control: output register of DINT	I32	ro	-	All	-2147483648 ~ 2147483647	-
3087h	00h	Gantry control: input register of REAL	F32	rw	-	All	-3.40282e+38 ~ 3.40282e+38	-
3088h	00h	Gantry control: output register of REAL	F32	ro	-	All	-3.40282e+38 ~ 3.40282e+38	-
3110h	00h	Drive warning events 1	U16	ro	-	All	0 ~ 0xFFFF	-
3111h	00h	Drive warning events 2	U16	ro	-	All	0 ~ 0xFFFF	-
3120h	00h	Host controller's operation warning events	U32	ro	-	All	0 ~ 0xFFFFFFFF	-
3200h	00h	Absolute encoder initialization	I32	rw	Y	All	0 ~ 1	-
3201h	00h	General object i1	I32	rw	Y	All	-2147483648 ~ 2147483647	-
3202h	00h	General object i2	I32	rw	Y	All	-2147483648 ~ 2147483647	-
3203h	00h	General object i3	I32	rw	Y	All	-2147483648 ~ 2147483647	-
3204h	00h	General object i4	I32	rw	Y	All	-2147483648 ~ 2147483647	-
3205h	00h	General object i5	I32	rw	Y	All	-2147483648 ~ 2147483647	-
3206h	00h	General object i6	I32	rw	Y	All	-2147483648 ~ 2147483647	-
3207h	00h	General object i7	I32	rw	Y	All	-2147483648 ~ 2147483647	-
3208h	00h	General object i8	I32	rw	Y	All	-2147483648 ~ 2147483647	-
3209h	00h	General object i9	I32	rw	Y	All	-2147483648 ~ 2147483647	-
3210h	00h	General object f0	F32	rw	Y	All	-3.40282e+38 ~ 3.40282e+38	-
3211h	00h	General object f1	F32	rw	Y	All	-3.40282e+38 ~ 3.40282e+38	-
3212h	00h	General object f2	F32	rw	Y	All	-3.40282e+38 ~ 3.40282e+38	-
3213h	00h	General object f3	F32	rw	Y	All	-3.40282e+38 ~ 3.40282e+38	-
3214h	00h	General object f4	F32	rw	Y	All	-3.40282e+38 ~ 3.40282e+38	-

3215h	00h	Reset drive	I16	rw	Y	All	0 ~ 1	-
3216h	00h	Send parameter to flash	-	rw	-	All	0 ~ 1	-
4XXXh	00h	Ut parameters, refer to section 3.3 for details.						
603Fh	00h	Error code	U16	ro	Y	All	0x0 ~ 0xFFFF	-
6040h	00h	Controlword	U16	rw	Y	All	0x0 ~ 0xFFFF	-
6041h	00h	Statusword	U16	ro	Y	All	0x0 ~ 0xFFFF	-
605Ah	00h	Quick stop option code	I16	rw	-	All	2	-
605Bh	00h	Shutdown option code	I16	rw	-	All	0	-
605Ch	00h	Disable operation code	I16	rw	-	All	0	-
605Dh	00h	Halt option code	I16	rw	-	pp pv tq hm	2	-
605Eh	00h	Fault reaction option code	I16	rw	-	All	0 ~ 2	-
6060h	00h	Modes of operation	I8	rw	Y	All	0 ~ 10	-
6061h	00h	Modes of operation display	I8	ro	Y	All	0 ~ 10	-
6062h	00h	Position demand value	I32	ro	Y	pp hm csp	-2147483648 ~ 2147483647	inc
6063h	00h	Position actual internal value	I32	ro	Y	All	-2147483648 ~ 2147483647	count
6064h	00h	Position actual value	I32	ro	Y	All	-2147483648 ~ 2147483647	inc
6065h	00h	Following error window	U32	rw	Y	pp csp	0 ~ 4294967295	inc
6066h	00h	Following error time out	U16	rw	Y	pp csp	0 ~ 65535	ms
6067h	00h	Position window	U32	rw	Y	pp	0 ~ 4294967295	inc
6068h	00h	Position window time	U16	rw	Y	pp	0 ~ 65535	ms
606Bh	00h	Velocity demand value	I32	ro	Y	pv csv	-2147483648 ~ 2147483647	inc/s
606Ch	00h	Velocity actual value	I32	ro	Y	All	-2147483648 ~ 2147483647	inc/s
606Dh	00h	Velocity window	U16	rw	Y	pv	0 ~ 65535	inc/s
606Eh	00h	Velocity window time	U16	rw	Y	pv	0 ~ 65535	ms
6071h	00h	Target torque	I16	rw	Y	tq cst	-32768 ~ 32767	0.1%
6072h	00h	Max torque	U16	rw	Y	All	0 ~ 65535	0.1%
6074h	00h	Torque demand	I16	ro	Y	All	-32768 ~ 32767	0.1%
6075h	00h	Motor rated current	U32	ro	-	All	0 ~ 4294967295	mA
6076h	00h	Motor rated torque	U32	ro	-	All	0 ~ 4294967295	mNm
6077h	00h	Torque actual value	I16	ro	Y	All	-32768 ~ 32767	0.1%
607Ah	00h	Target position	I32	rw	Y	pp csp	-2147483648 ~ 2147483647	inc
607Bh	00h	Position range limit	U8	ro	-	All	2	-
	01h	Min position range limit	I32	rw	Y	All	-2147483648 ~ 0	inc
	02h	Max position range limit	I32	rw	Y	All	0 ~ 2147483647	inc
607Ch	00h	Home offset	I32	rw	Y	All	-2147483648 ~ 2147483647	inc
607Dh	-	Software position limit (Not support)	-	-	-	-	-	-
607Fh	00h	Max profile velocity	U32	rw	Y	pp pv hm	0 ~ 4294967295	inc/s
6081h	00h	Profile velocity	U32	rw	Y	pp	0 ~ 4294967295	inc/s
6083h	00h	Profile acceleration	U32	rw	Y	pp pv	0 ~ 4294967295	inc/s ²

6084h	00h	Profile deceleration	U32	rw	Y	pp pv	0 ~ 4294967295	inc/s ²
6085h	00h	Quick stop deceleration	U32	rw	Y	pp pv hm csp csv	0 ~ 4294967295	inc/s ²
6087h	00h	Torque slope	U32	rw	Y	tq	0 ~ 4294967295	0.1%/s
6098h	00h	Homing method	I8	rw	Y	hm	-128 ~ 127	-
6099h	-	Homing speeds	-	-	-	-	-	-
	00h	Number of entries	U8	ro	-		2	-
	01h	Speed during search for switch	U32	rw	Y	hm	0 ~ 4294967295	inc/s
	02h	Speed during search for zero	U32	rw	Y		0 ~ 4294967295	inc/s
609Ah	00h	Homing acceleration	U32	rw	Y	hm	0 ~ 4294967295	inc/s ²
60B1h	00h	Velocity offset	I32	rw	Y	pp pv hm csp csv	-2147483648 ~ 2147483647	inc/s
60B2h	00h	Torque offset	I16	rw	Y	All	-32768 ~ 32767	0.1%
60B8h	00h	Touch probe function	U16	rw	Y	All	0 ~ 65535	-
60B9h	00h	Touch probe status	U16	ro	Y	All	0 ~ 65535	-
60BAh	00h	Touch probe 1 positive edge	I32	ro	Y	All	-2147483648 ~ 2147483647	inc
60BBh	00h	Touch probe 1 negative edge	I32	ro	Y	All	-2147483648 ~ 2147483647	inc
60BCh	00h	Touch probe 2 positive edge	I32	ro	Y	All	-2147483648 ~ 2147483647	inc
60C2h	-	Interpolation time period	-	-	-	-	-	-
	00h	Number of entries	U8	ro	-	csp csv cst	2	-
	01h	Interpolation time period value	U8	rw	-		0 ~ 255	-
	02h	Interpolation time index	I8	rw	-		-128 ~ 63	-
60C5h	00h	Max acceleration	U32	rw	Y	pp hm pv	0 ~ 4294967295	inc/s ²
60C6h	00h	Max deceleration	U32	rw	Y	pp hm pv	0 ~ 4294967295	inc/s ²
60E0h	00h	Positive torque limit value	U16	rw	Y	All	0 ~ 65535	0.1%
60E1h	00h	Negative torque limit value	U16	rw	Y	All	0 ~ 65535	0.1%
60F2h	00h	Position option code	U16	rw	Y	pp	0x0 ~ 0x00C0	-
60F4h	00h	Following error actual value	I32	ro	Y	pp hm csp	-2147483648 ~ 2147483647	inc
60FCh	00h	Position demand internal value	I32	ro	Y	pp hm csp	-2147483648 ~ 2147483647	count
60FDh	00h	Digital inputs	U32	ro	Y	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
60FEh	-	Digital outputs	-	-	-	-	-	-
	00h	Number of entries	U8	ro	-	All	2	-
	01h	Physical outputs	U32	rw	Y		0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
	02h	Bit mask	U32	rw	Y		0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-
60FFh	00h	Target velocity	I32	rw	Y	pv csv	-2147483648 ~ 2147483647	inc/s
6502h	00h	Supported drive modes	U32	ro	-	All	0x0 ~ 0xFFFFFFFF	-

E1 ドライバーEtherCAT (CoE)
通信コマンドマニュアル
バージョン：V1.6 2025 年 5 月改訂

-
1. HIWIN は HIWIN Mikrosystem Corp., HIWIN Technologies Corp., ハイウィン株式会社の登録商標です。ご自身の権利を保護するため、模倣品を購入することは避けてください。
 2. 実際の製品は、製品改良等に対応するため、このカタログの仕様や写真と異なる場合があります。
 3. HIWIN は「貿易法」および関連規制の下で制限された技術や製品を販売・輸出しません。制限された HIWIN 製品を輸出する際には、関連する法律に従って、所管当局によって承認を受けます。また、核・生物・化学兵器やミサイルの製造または開発に使用することは禁じます。
-

Copyright © HIWIN Mikrosystem Corp.