

HIWIN® MIKROSYSTEM



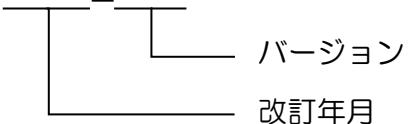
Application Note

E Series EtherCAT Drive Complete Setup
with ACS SPiiPlus MMI Application Studio

改訂履歴

マニュアルのバージョンは表紙の下部にも記載されています。

MD57UJ01-2601_V1.0



日付	バージョン	適用機種	改定内容
2026 年 1 月	1.0	E シリーズ EtherCAT ドライバー	初版

関連文書

関連ドキュメントを通じて、ユーザーはこのマニュアルの位置付けと、マニュアルと製品との関連性をすぐに理解できます。詳細は、HIWIN MIKROSYSTEM の公式ウェブサイト → ダウンロード → マニュアル概要 (https://www.hiwinmikro.tw/Downloads/ManualOverview_EN.htm) をご覧ください。

序文

このマニュアルは、E シリーズ EtherCAT ドライバーを ACS コントローラーと組み合わせて使用する場合のソフトウェア SPiiPlus MMI Application Studio の操作方法について説明します。コントローラーのプロジェクト作成、通信設定、パラメーター設定、テスト実行など、このマニュアルの内容は、機械のセットアップ手順に沿って構成されています。E シリーズドライバーの詳細については、関連するユーザーマニュアルを参照してください。

ソフトウェア/ハードウェアの仕様

名称	ソフトウェア/ファームウェアのバージョン
E1 シリーズ EtherCAT ドライバー	Software (Thunder): 1.13.7.0 以上 Firmware: 2.13.6 以上 ESI file: HIWINMIKROSYSTEM_ED1F_20250107 以上
E2 シリーズ EtherCAT ドライバー	Software (Thunder): 1.13.7.0 以上 Firmware: 3.13.6 以上 ESI file: HIWINMIKROSYSTEM_ED2F_20250107 以上
ACS SPiiPlusEC	Software (SPiiPlus MMI Application Studio): 3.13.01 以上 Firmware: 3.13.01 以上

目次

1.	通信とモジュールのセットアップ	1-1
1.1	新しいプロジェクトを作成する.....	1-2
1.2	ESI ファイルを読み込む.....	1-5
1.3	接続されたデバイスを検索する.....	1-6
2.	パラメーター設定	2-1
2.1	軸と単位を選択する.....	2-2
2.2	デバイスパラメーターの設定.....	2-4
2.3	コントローラーへのパラメーター設定のダウンロード.....	2-9
3.	テストラン	3-1
3.1	モーションマネージャー.....	3-2
3.1.1	ジョグモーション	3-3
3.1.2	相対移動	3-4
3.1.3	アブソリュート移動	3-6
3.2	原点復帰.....	3-8
3.2.1	プログラムマネージャー	3-10
3.2.2	通信端末	3-12
3.2.3	原点復帰を実行する	3-13
4.	オブジェクトパラメーターの読み取り/書き込み	4-1
4.1	オブジェクトパラメーターの読み取り	4-2
4.2	オブジェクトパラメーターの書き込み	4-4

1. 通信とモジュールのセットアップ

1.1	新しいプロジェクトを作成する.....	1-2
1.2	ESI ファイルを読み込む.....	1-5
1.3	接続されたデバイスを検索する.....	1-6

1.1 新しいプロジェクトを作成する

1. SPiiPlus MMI アプリケーションスタジオを開き、「New workspace」アイコンをクリックします。

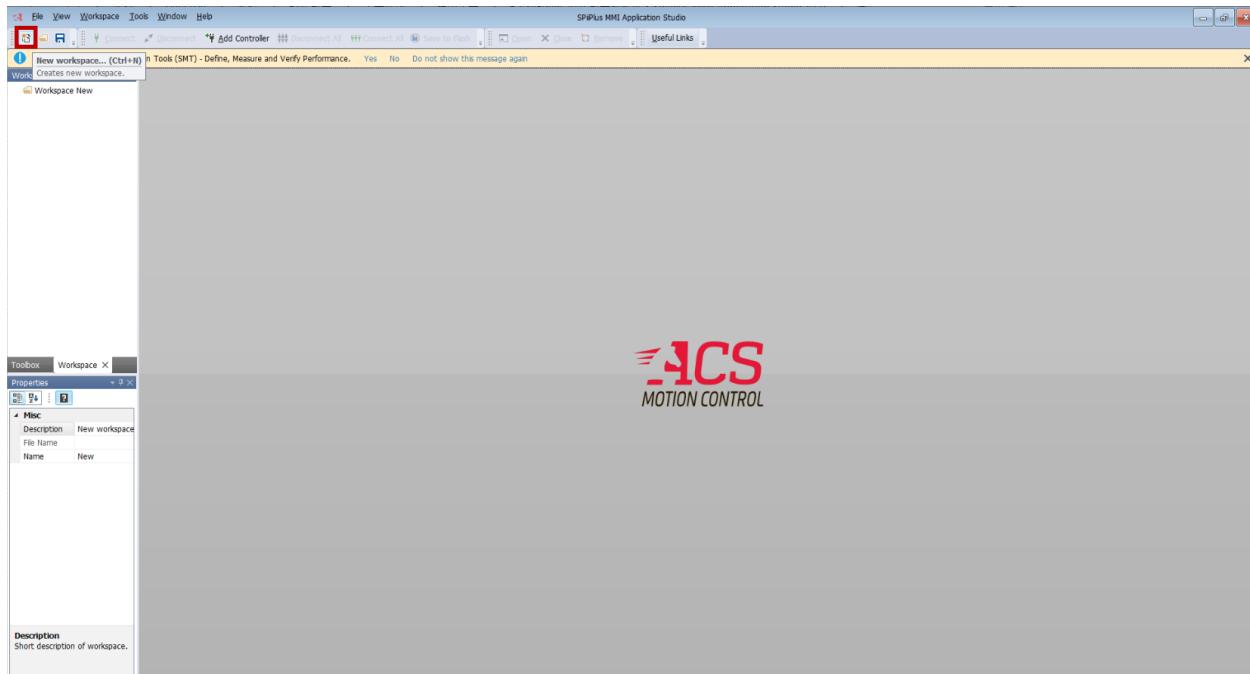


図 1.1.1

2. 「Add Controller」をクリックし、「Ethernet」を選択して「Refresh」を実行し、コントローラーを検索します。

注：コントローラーのデフォルトのIPアドレスは10.0.0.100です。デバイスを正しく識別するには、コンピューターのIPアドレスを正しく設定してください。

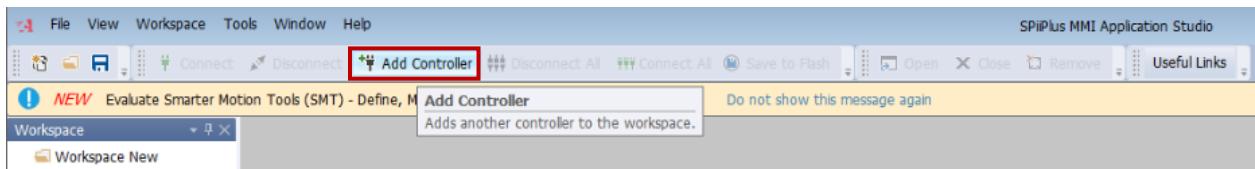


図 1.1.2

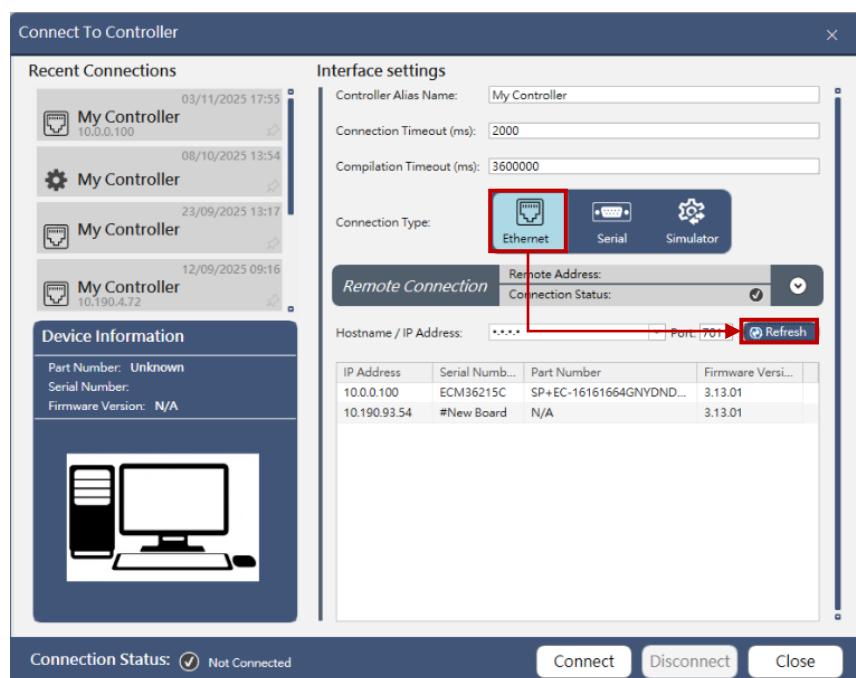


図 1.1.3

3. コントローラーを選択し、「Connect」をクリックします。接続が正常に確立されます。

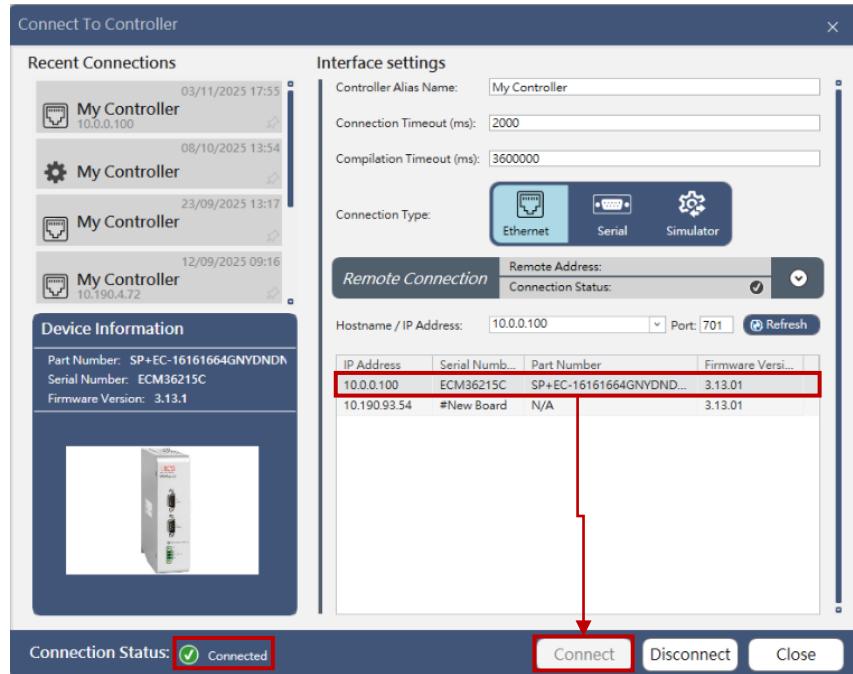


図 1.1.4

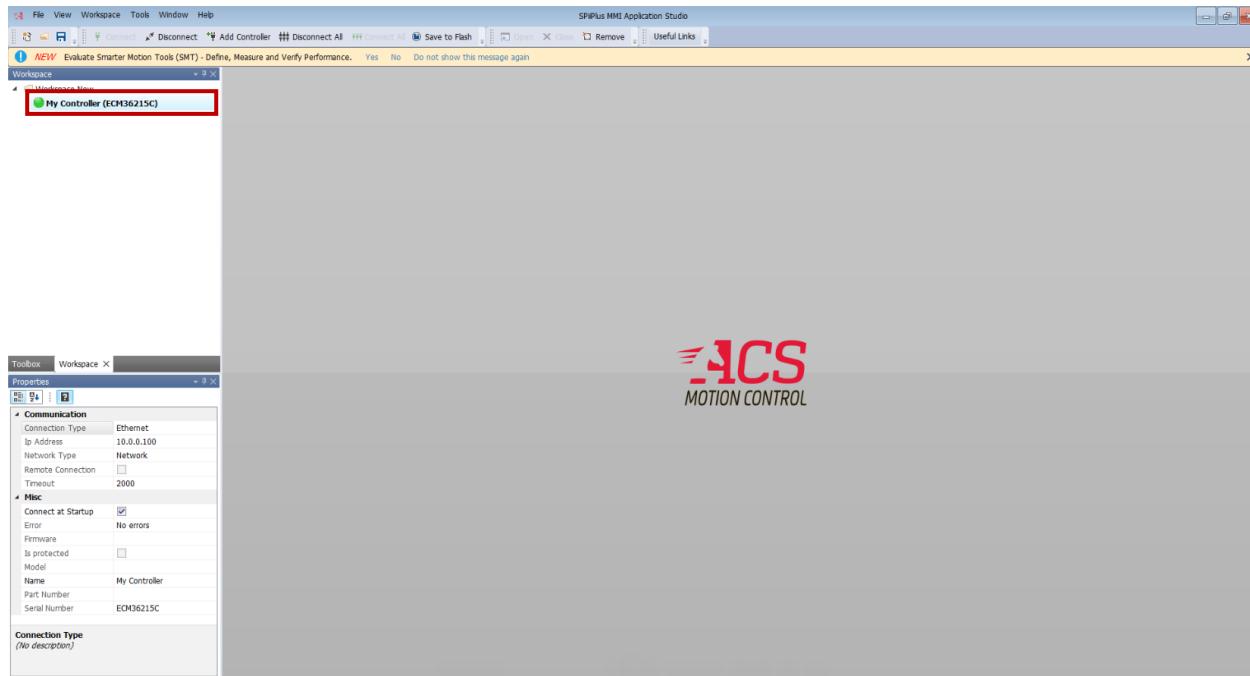


図 1.1.5

1.2 ESI ファイルを読み込む

- 「My Controller」を右クリックし、「Add Component」→「Setup」→「System Setup」の順に選択します。

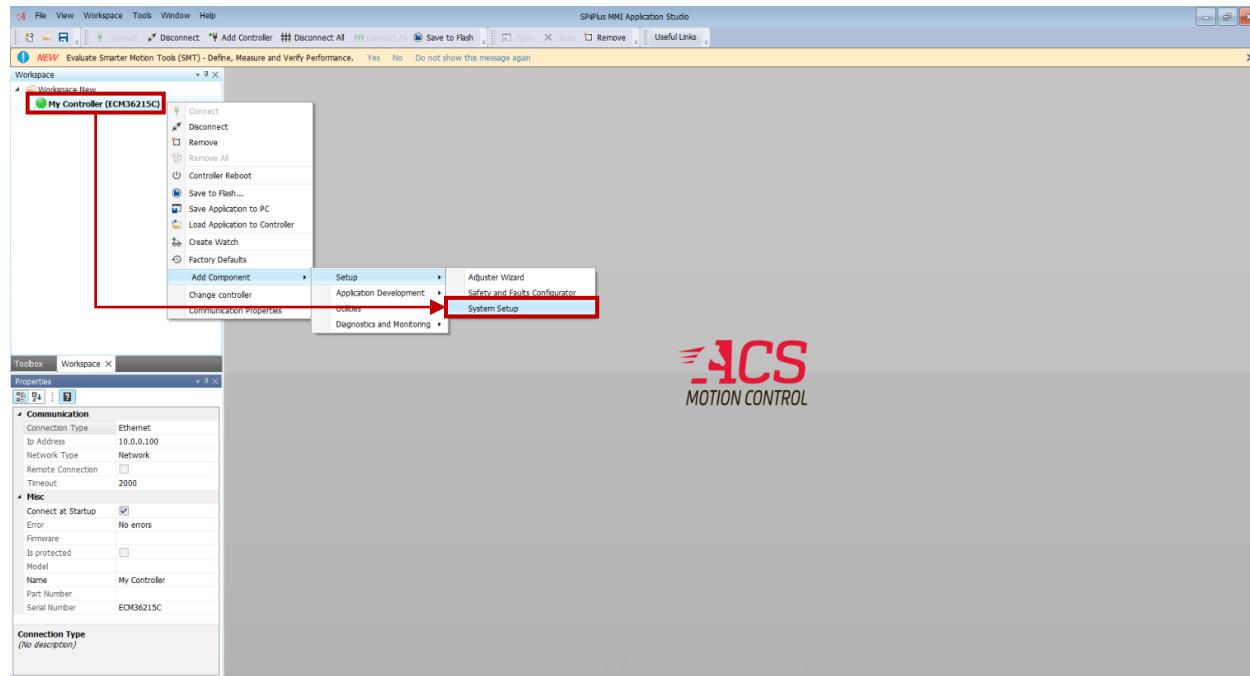


図 1.2.1

- 「System Setup」をダブルクリックして、下の「Properties」列から ESI ファイルを配置するパスを取得します。

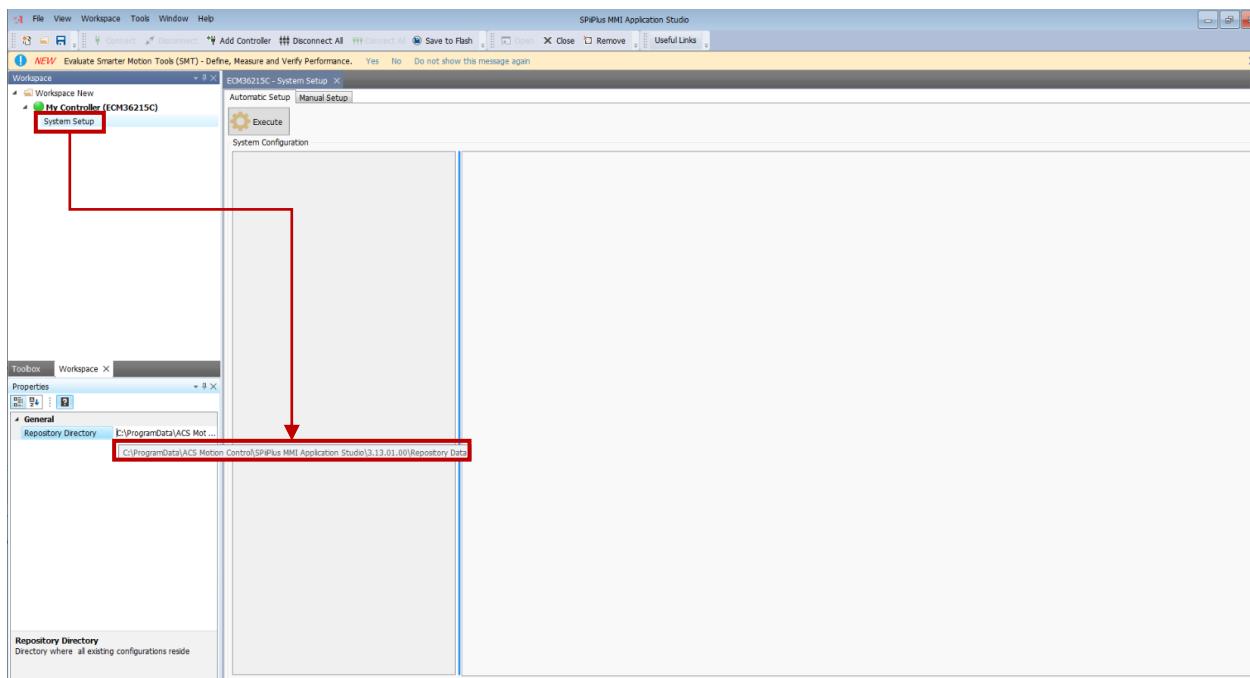


図 1.2.2

3. Repository Data path の下の EtherCAT フォルダを開き、E シリーズドライバーの ESI ファイルをこのパスに配置します。

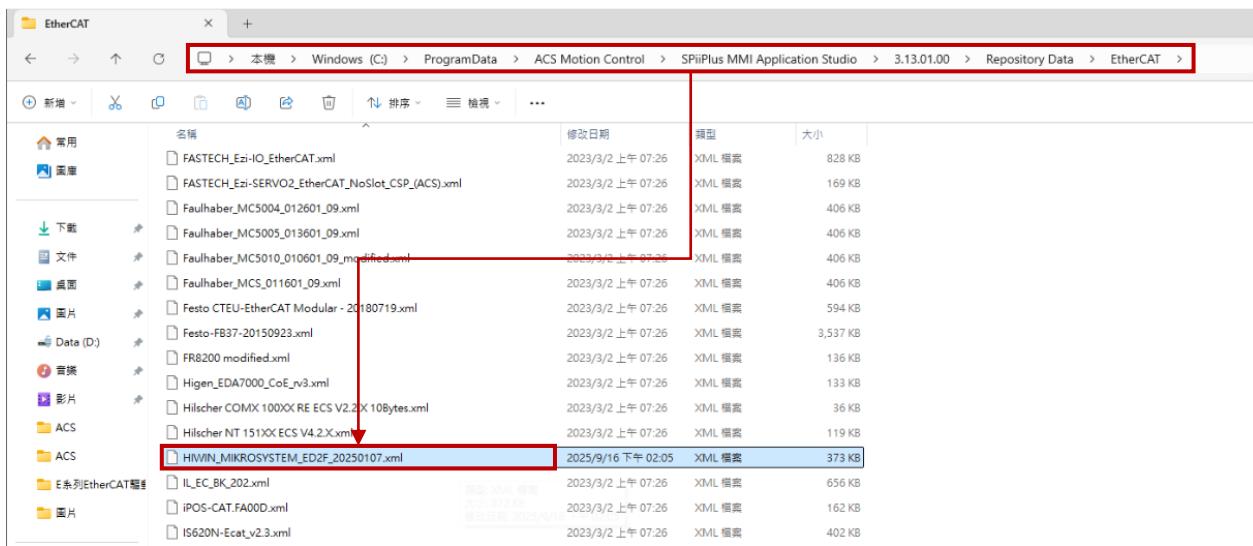


図 1.2.3

1.3 接続されたデバイスを検索する

1. 「System Setup」をダブルクリックし、「Execute」をクリックして、接続されたデバイスの構成スクランを実行します。

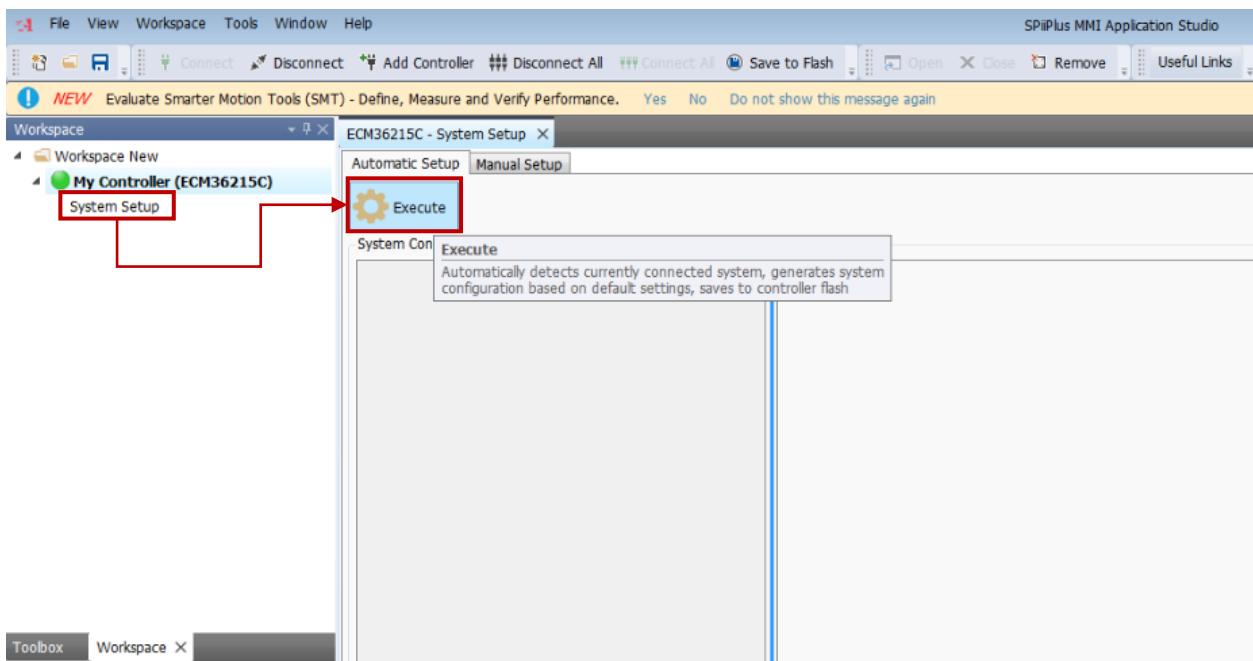


図 1.3.1

2. 「Yes」をクリックして構成スキャンを開始します。スキャンプロセスは下の図に示されています。

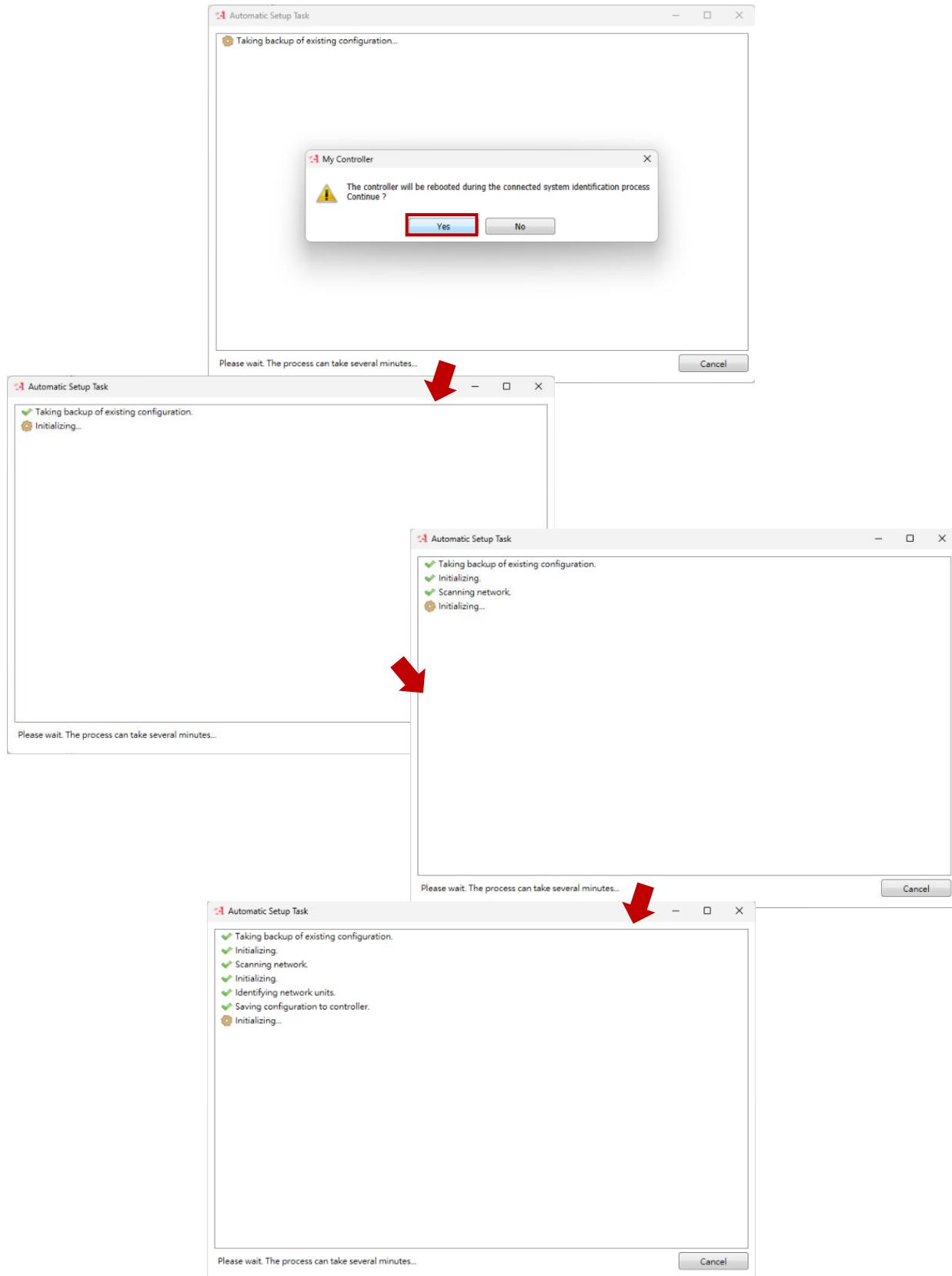


図 1.3.2

3. 設定スキャンが完了したら、「Automatic Setup Task」ウィンドウ内のすべてのタスクがチェックされていることを確認し、「OK」をクリックします。デバイスが正しく識別されると、「System Configuration」にデバイス名と軸番号が表示されます。

注：

- (1) 設定スキャン中にエラーが発生した場合は、デバイスの配線を再確認し、システムセットアップを再度実行します。
- (2) 通信ターミナルで#SI を実行して、コントローラーがサードパーティの EtherCAT ドライバーをサポートしていることを確認します。

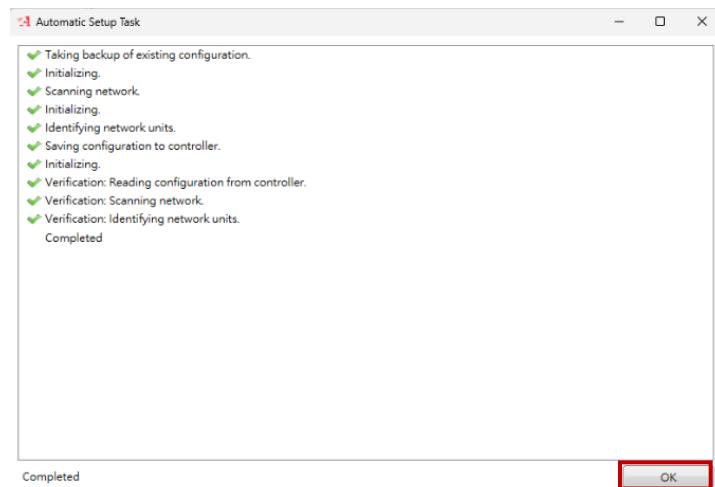


図 1.3.3

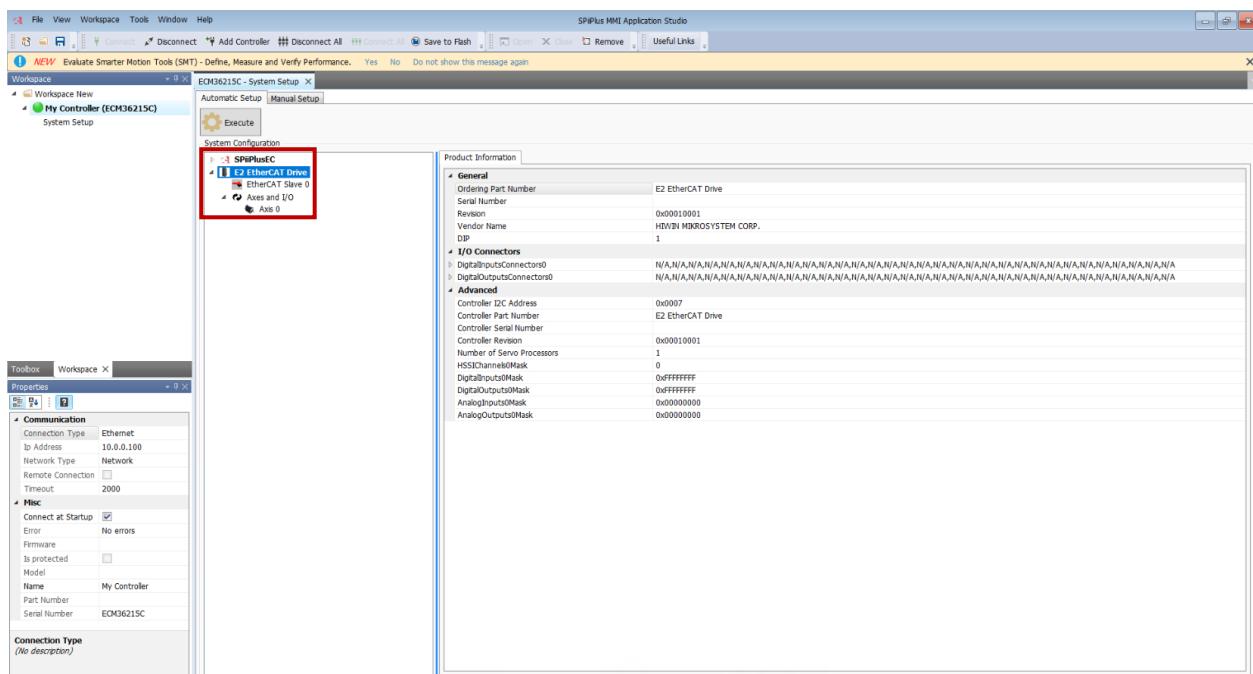


図 1.3.4

2. パラメーター設定

2.1	軸と単位を選択する.....	2-2
2.2	デバイスパラメーターの設定.....	2-4
2.3	コントローラへのパラメーター設定のダウンロード.....	2-9

2.1 軸と単位を選択する

- 「My Controller」を右クリックし、「Add Component」→「Setup」→「Adjuster Wizard」の順に選択します。

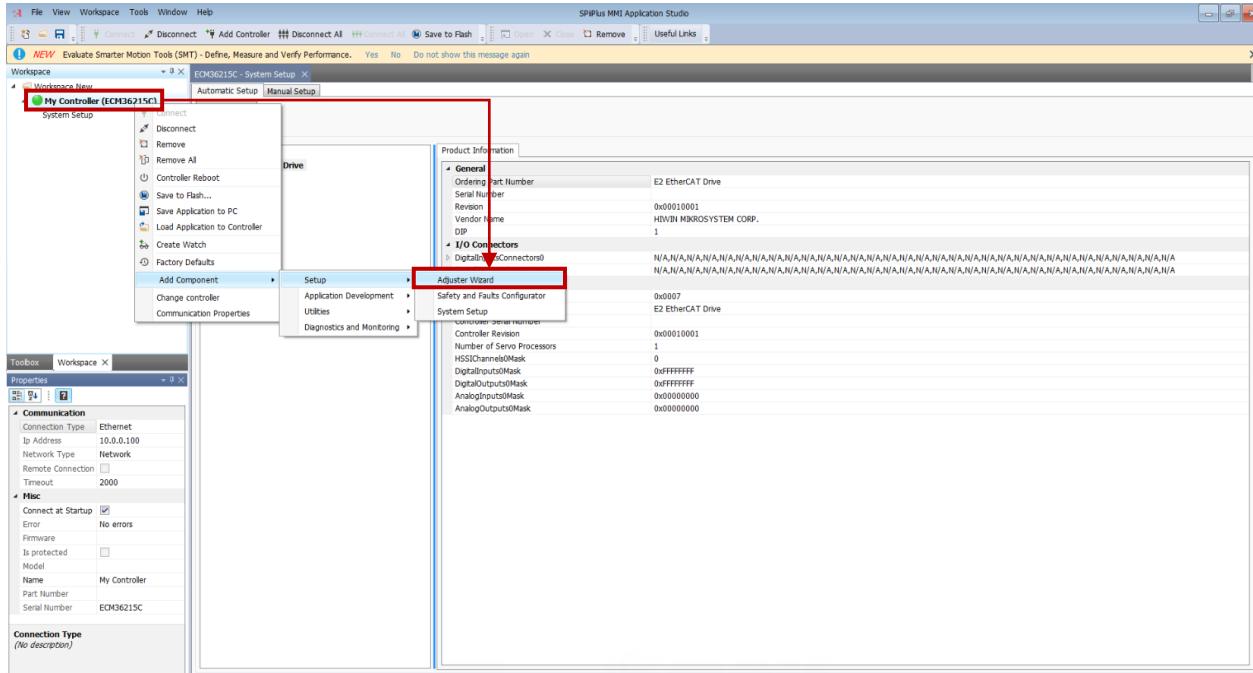


図 2.1.1

- 「Adjuster Wizard」をダブルクリックして、設定する軸を選択します。ここでは「Axis 0」を例に挙げます。

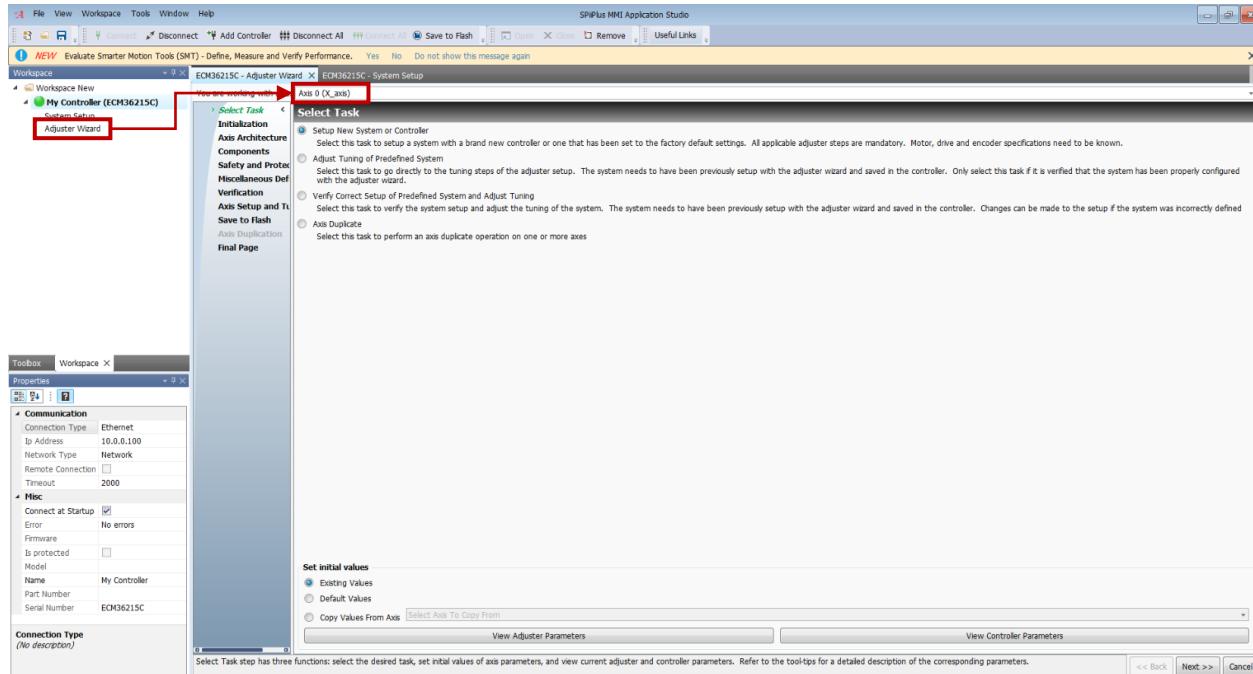


図 2.1.2

3. 「Axis Architecture」をクリックし、接続されているモーターの種類に基づいて構造を構成し、ユーザー単位を選択します。

■ リニアモーターの例

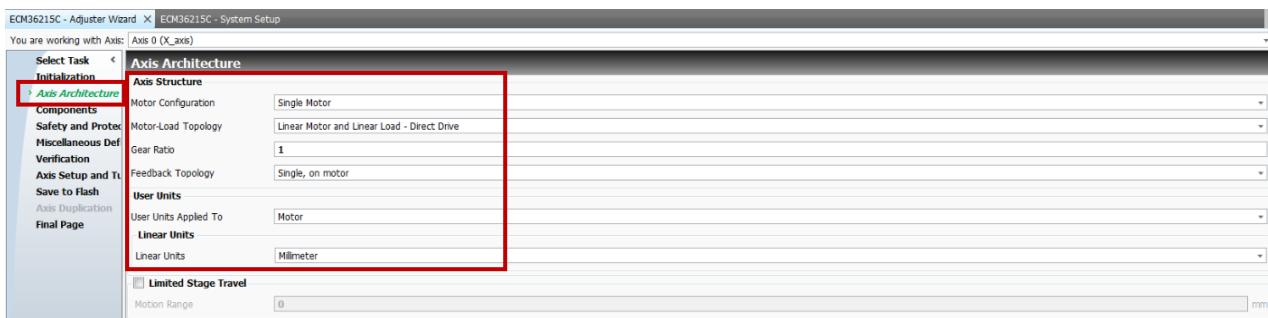


図 2.1.3

■ 回転モーターの例

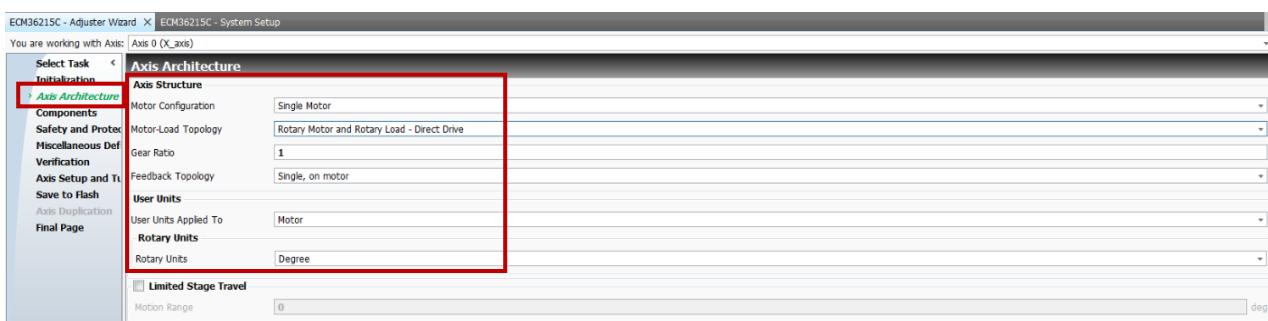


図 2.1.4

2.2 デバイスパラメーターの設定

- 「Adjuster Wizard」ウィンドウで、「Components→Motor」ページに進みます。編集アイコンをクリックし、モーターの仕様に基づいて設定を完了し、右下の「Next >>」をクリックします。
ここでは「回転モーターDMS03」を例に説明します。

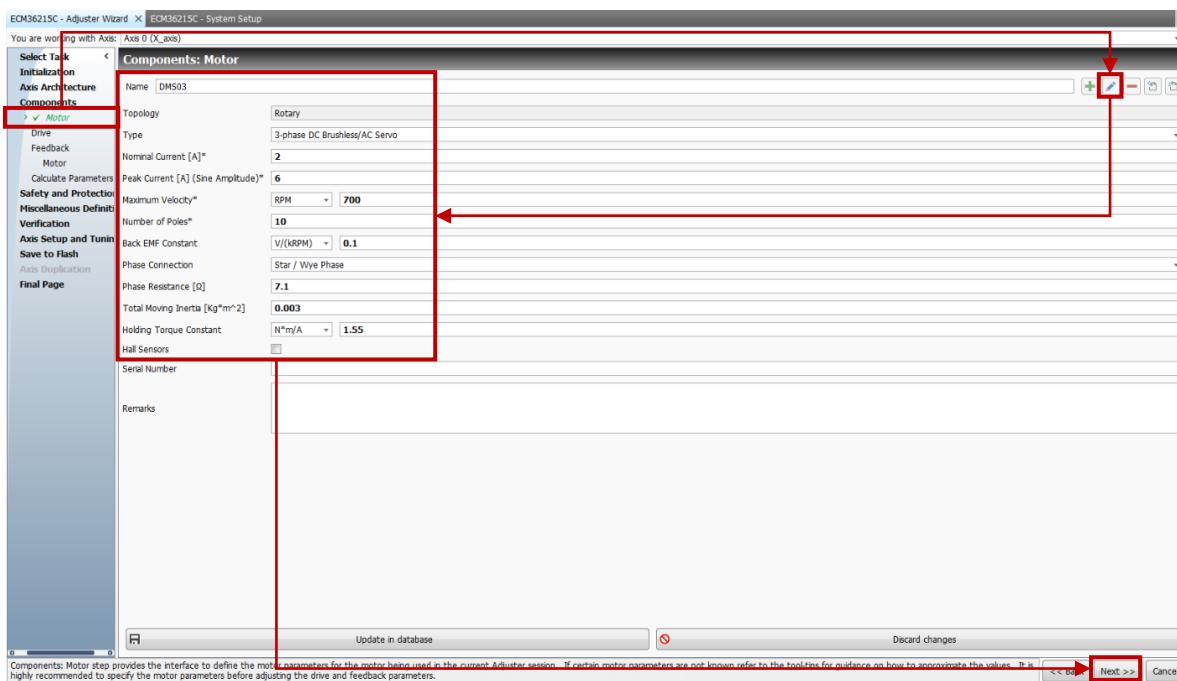


図 2.2.1

2. 「Components→Drive」ページに移動します。編集アイコンをクリックし、ドライバーの電流仕様に基づいて設定を完了し、右下の「Next >>」をクリックします。ここでは「E2-3A ドライバー」を例に説明します。

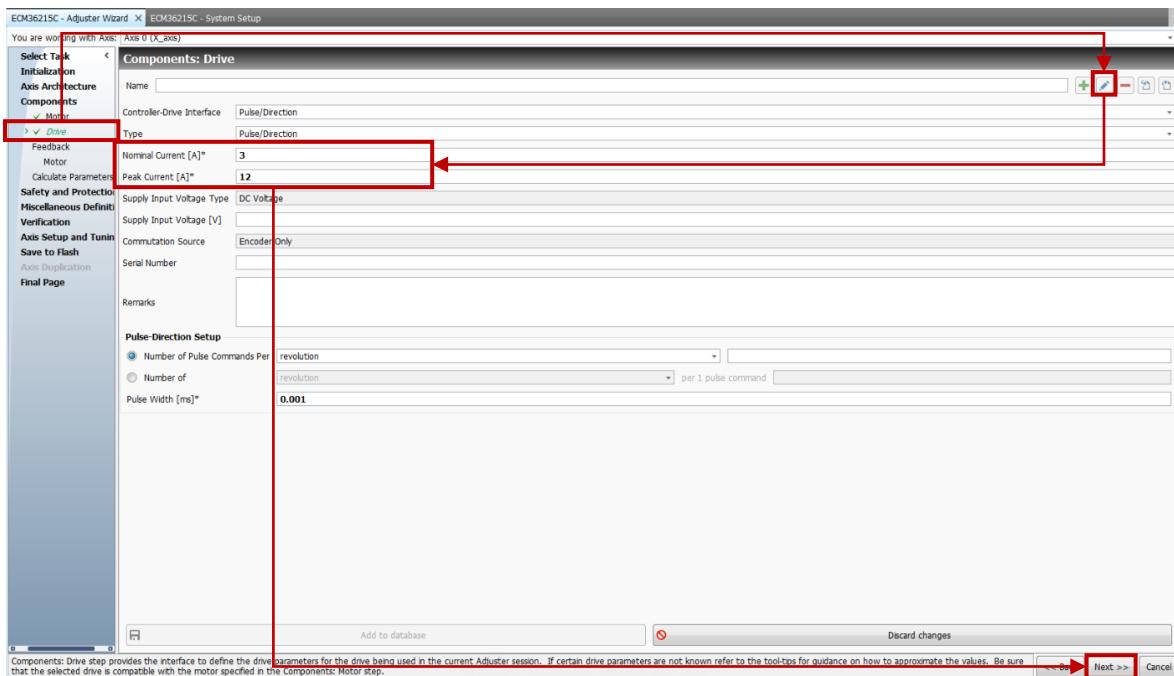


図 2.2.2

3. 「Components→Feedback→Motor」ページに移動します。編集アイコンをクリックし、ドライバーの制御ユニットに基づいて分解能を設定し、右下の「Next >>」をクリックします。ここでは「DMS03 モーター、分解能 4325376 cnt/rev」を例に挙げます。

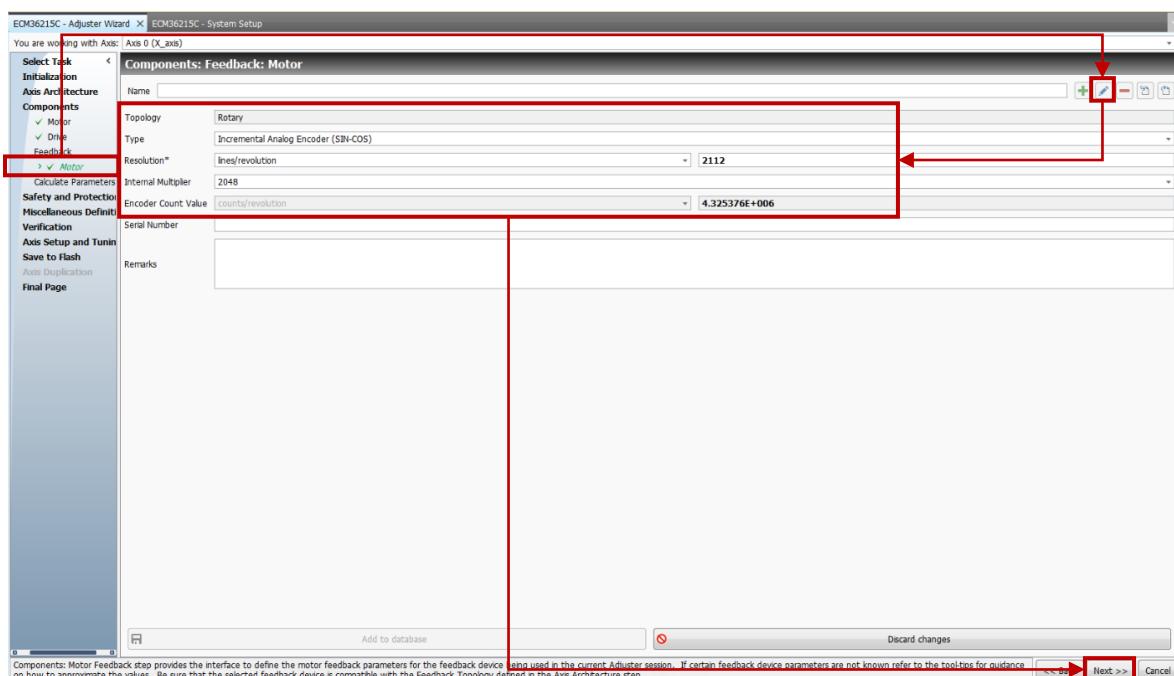


図 2.2.3

4. 「Components→Calculate Parameters」ページに移動し、パラメーター計算を実行します。計算が完了したら、「Apply Changes」をクリックして、デバイスパラメーターを設定にインポートします。

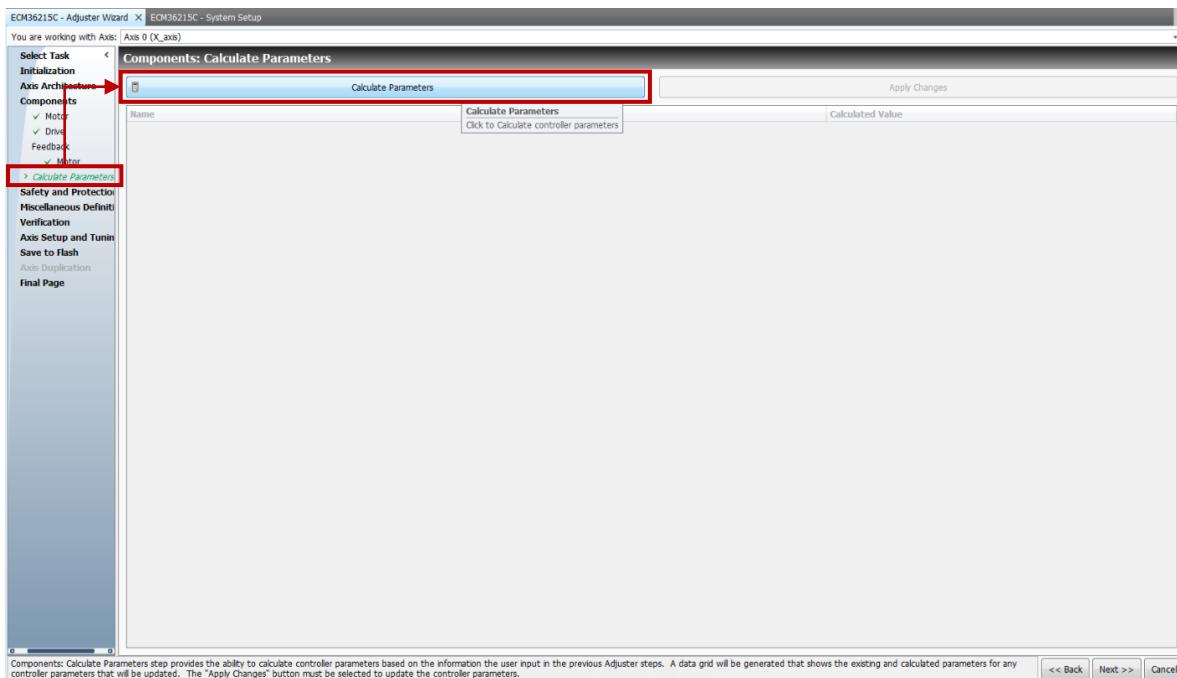


図 2.2.4

Name	Existing Value	Calculated Value
ACC	700	4200
CERRA	1	5
CERRF	1	5
CERRI	0.5	1
CERRK	10	90
CERRV	1	5
DEC	700	4200
E_SCHUL	10	11
E_TYPE	3	4
EFAC	0.0001	0.000083
ERRA	5	25
ERRF	5	25
ERRI	2.5	5
ERRV	5	25
JERK	7000	42000
KDEC	7000	42000
MFLAGS.4	False	True
MFLAGS.5	False	True
SLCIP	2	10
SLCPRD	300000	4.325376E+006
SLDZMAX	0.001	0.000832
SLDZMIN	0.0001	0.000083
SLLIMIT	-2E+010	-1.664959E+010
SLMAX	0.8	0.665838
SLZF	0.03	0.024969
SRLIMIT	2E+010	1.664959E+010
SYIV	0.0001	0.000083
TARGRAD	0.0001	0.000083
VEL	70	420
VELBRK	85200	5.112E+006
XACC	7000	42000
XSACC	1000	832.297585
XVEL	700	4200

図 2.2.5

5. 「Miscellaneous Definition→Enable / Disable / Brake」ページに移動し、モーターの種類に応じて有効遅延時間を設定します。ドライバーの電気角検出方式が SW 方式 1 の場合、有効遅延時間を 2 秒以上に設定することを推奨します。

注：

- (1) アブソリュートエンコーダーまたはホールセンサーの電気角度検出方法が異なりますが、有効遅延時間はデフォルト値のままで構いません。
- (2) リニアモーターまたはダイレクトドライブモーターの場合、Enable Delay の設定を調整する必要があります。調整されていない場合、モーターの起動時にエラー（エラー5019）が発生します。

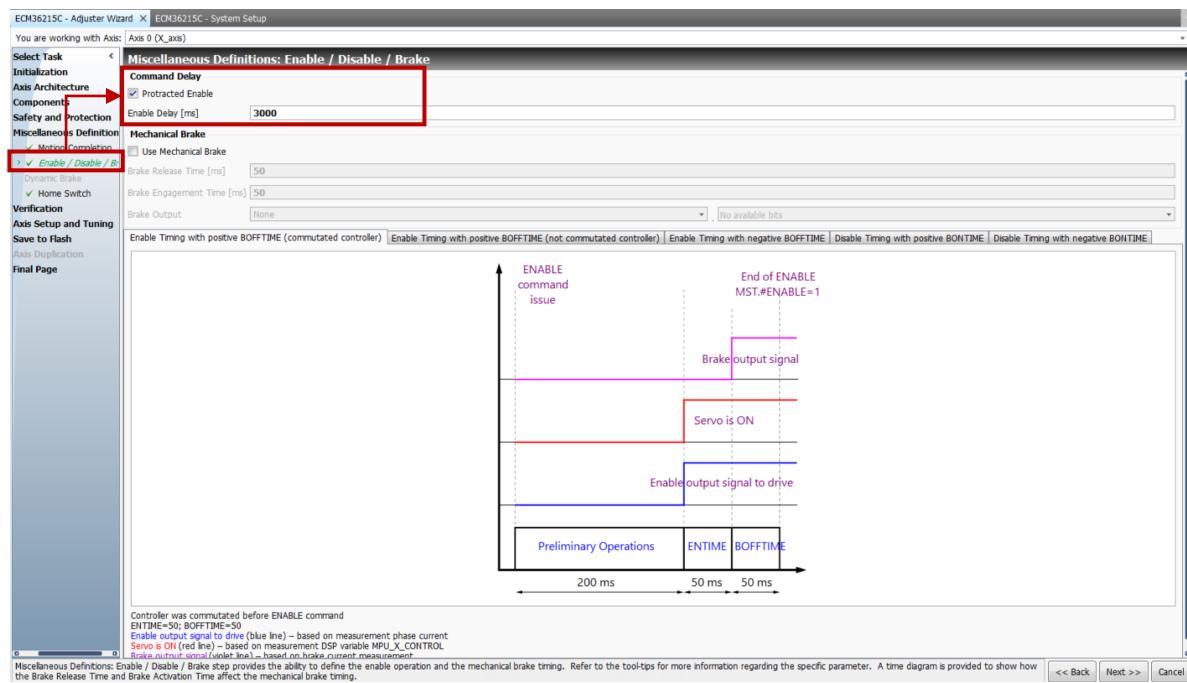


図 2.2.6

6. 「Verification→Feedback→Motor」ページに移動します。モーターを回転させて、位置フィードバックが制御ユニットと一致することを確認します。ここでは「DMS03 モーター、分解能 4325376 cnt/rev」を例に説明します。

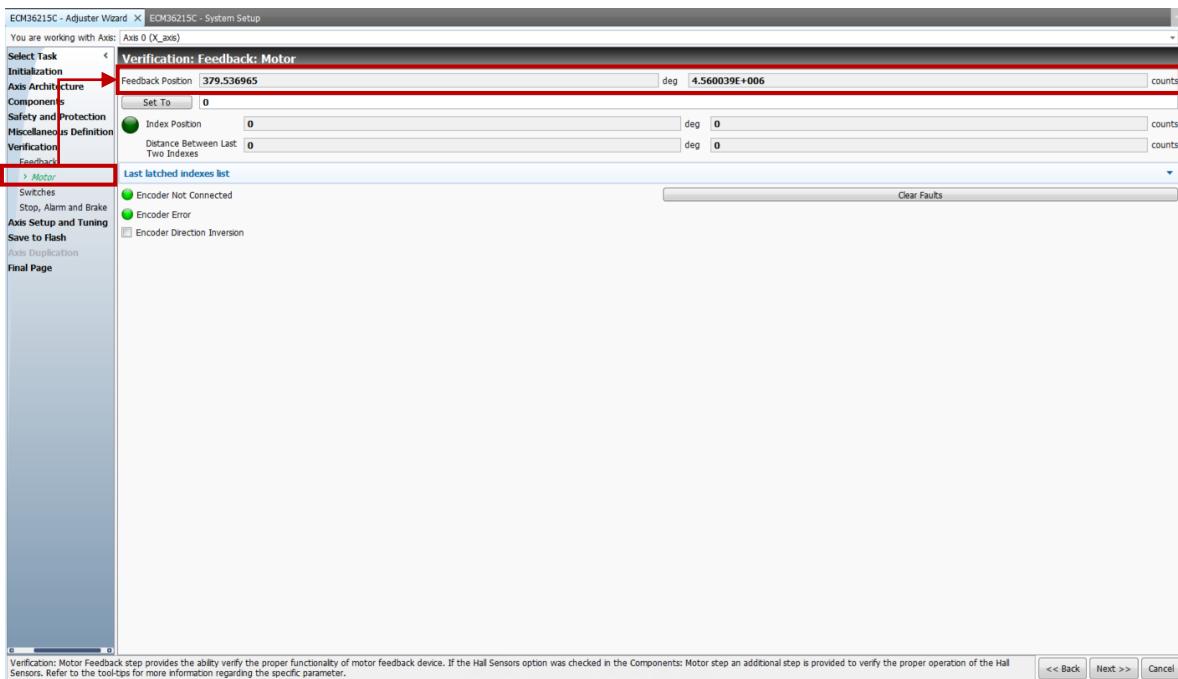


図 2.2.7

2.3 コントローラへのパラメーター設定のダウンロード

- 「Adjuster Wizard」ウィンドウで、「Save to Flash」ページに進みます。設定した軸をチェックし、「Save」をクリックしてパラメーターをコントローラに書き込み、右下の「Next >>」をクリックします。

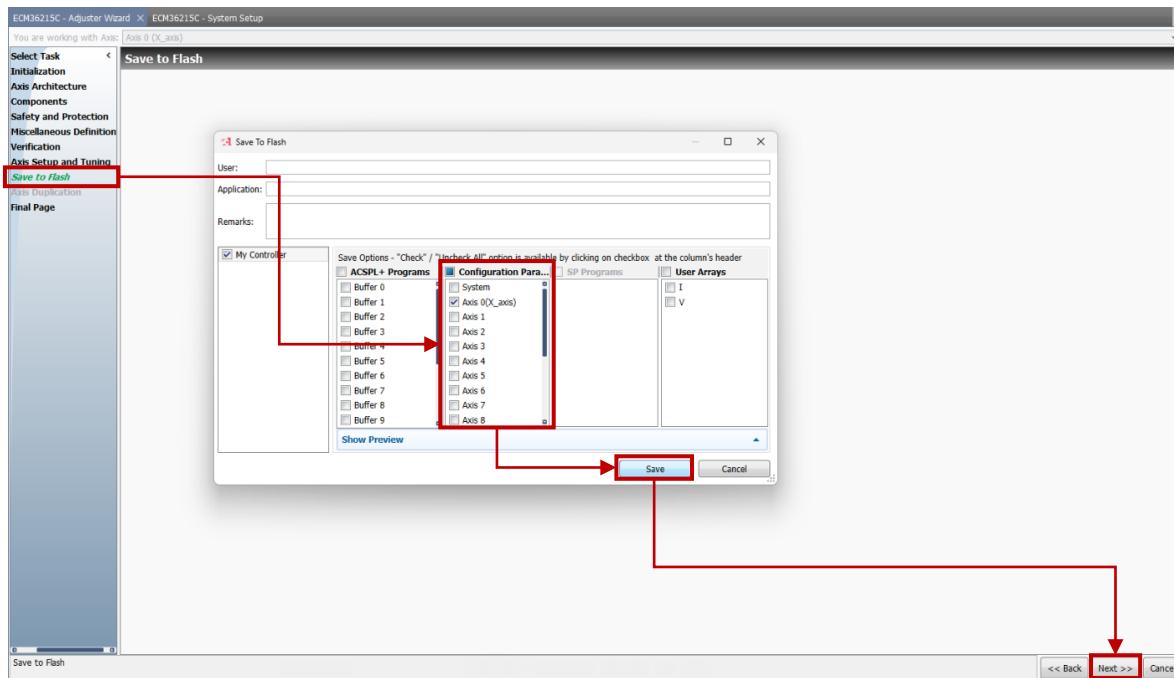


図 2.3.1

- 「Final Page」に進みます。Adjuster ウィザードのセットアップが完了していることを確認し、右下の「Finish」をクリックします。

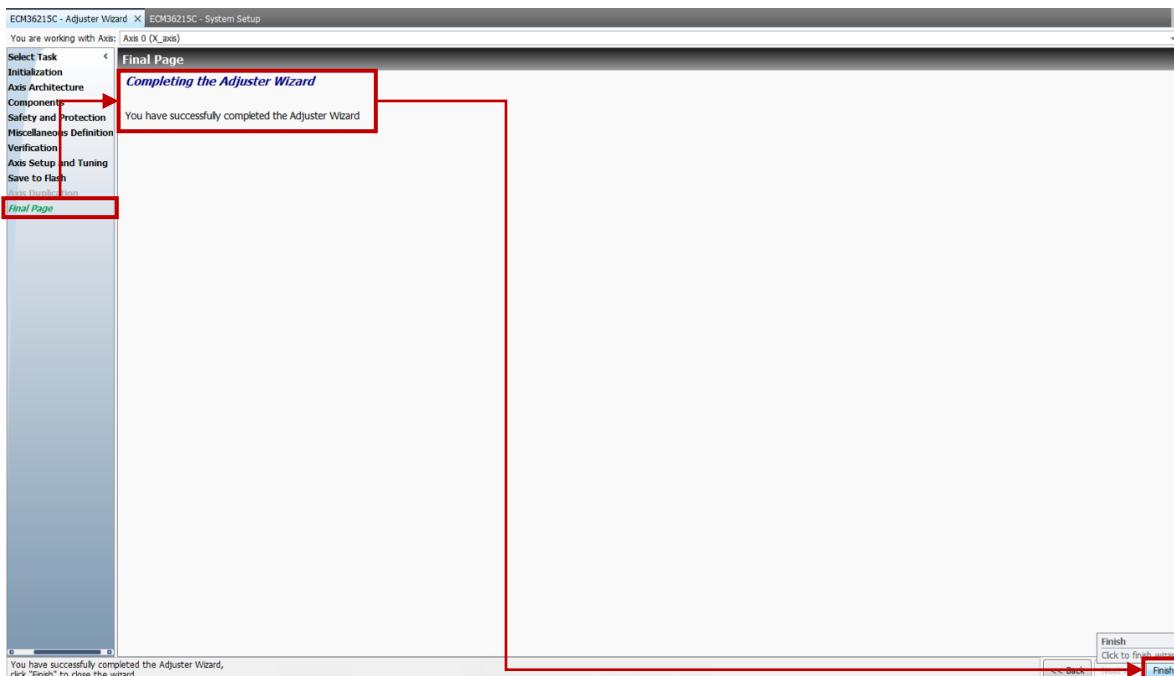


図 2.3.2

(このページはブランクになっています)

3. テストラン

3.1	モーションマネージャー.....	3-2
3.1.1	ジョグモーション	3-3
3.1.2	相対移動	3-4
3.1.3	アブソリュート移動	3-6
3.2	原点復帰.....	3-8
3.2.1	プログラムマネージャー	3-10
3.2.2	通信端末	3-12
3.2.3	原点復帰を実行する	3-13

3.1 モーションマネージャー

- 「My Controller」を右クリックし、[Add Component] → 「Diagnostics and Monitoring」→ 「Motion Manager」を選択します。

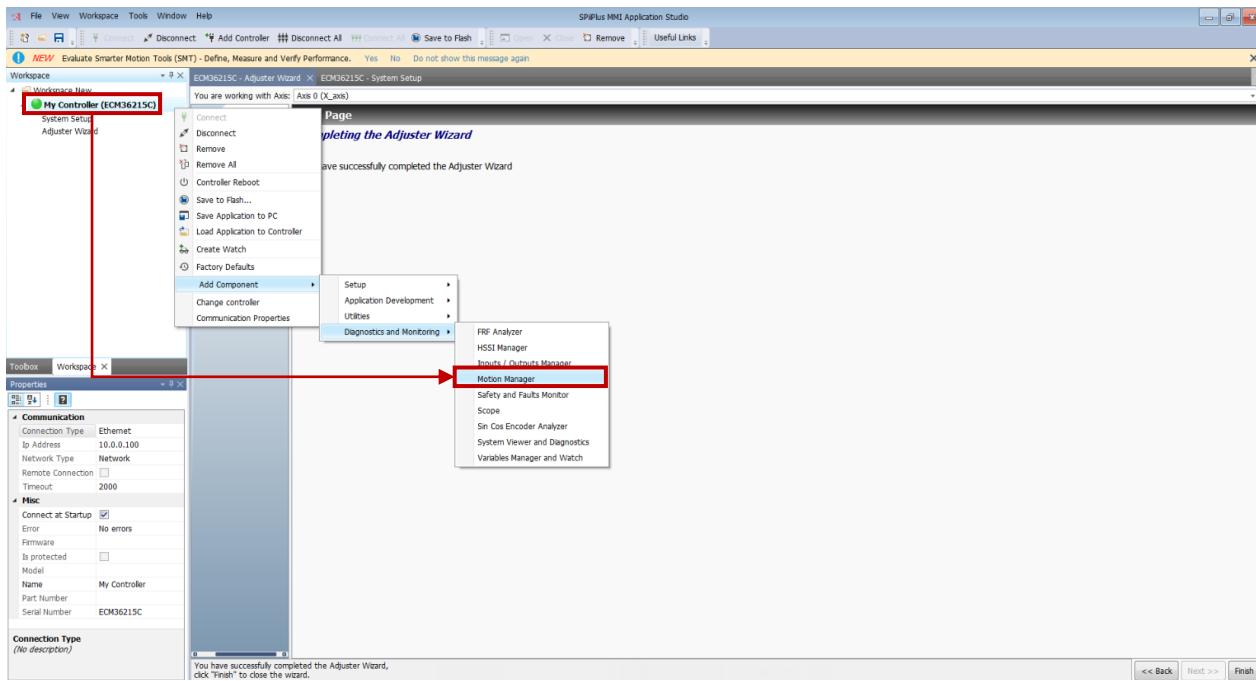


図 3.1.1

- 「Motion Manager」ウィンドウを開き、要件に基づいてモーション コマンドを選択します。

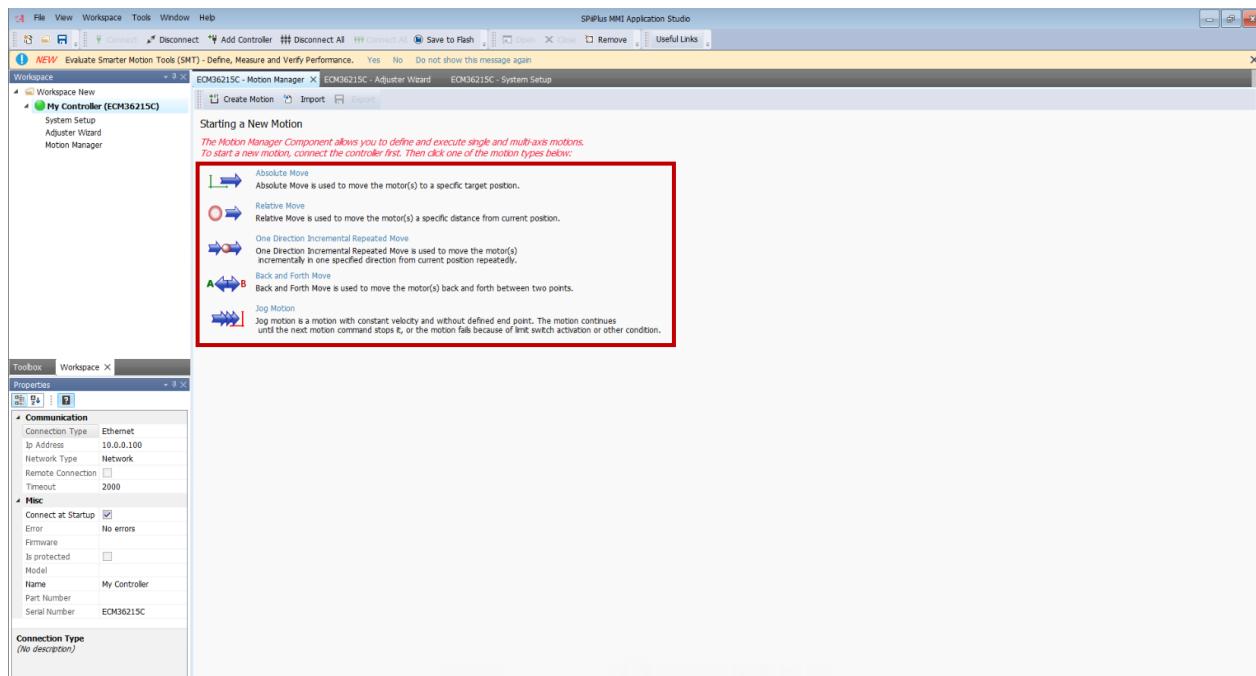


図 3.1.2

3.1.1 ジョグモーション

1. 移動軸を選択し、モーションパラメーターを設定して、「Enable」をクリックします。

ここでは「Axis 0、速度 60 deg/s」を例に挙げます。

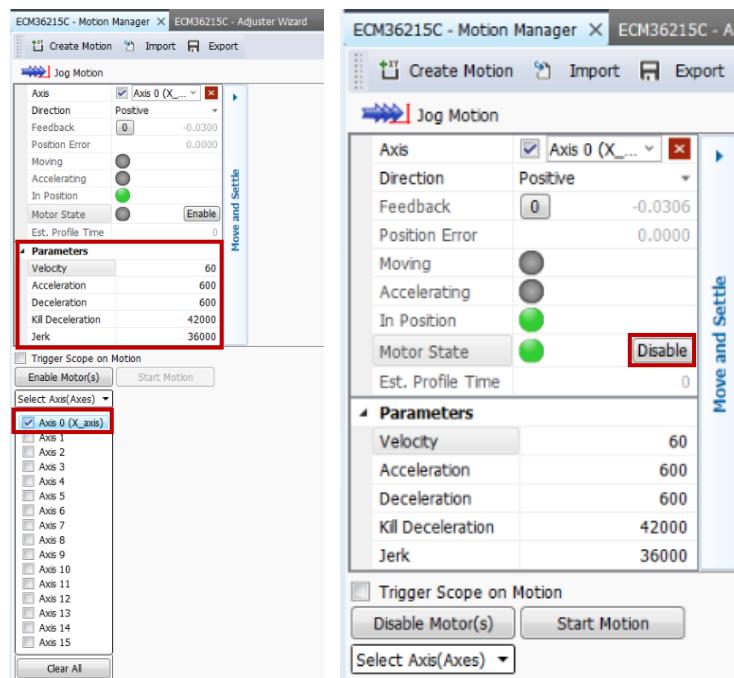


図 3.1.1.1

2. 「Start Motion」をクリックします。モーターが 60 deg/s の速度でジョグ動作を実行することを確認します。

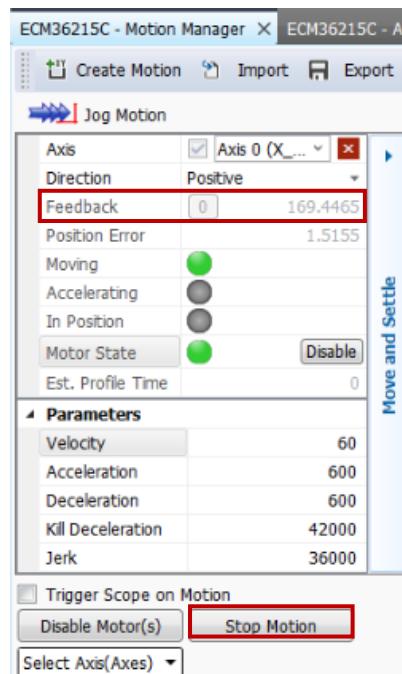


図 3.1.1.2

3.1.2 相対移動

- 「Create Motion」をクリックし、「Relative Move」を選択します。

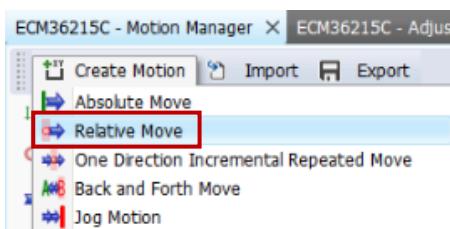


図 3.1.2.1

- 移動軸を選択し、モーションパラメーターを設定して、「Enable」をクリックします。

ここでは「Axis 0、速度 60 deg/s、位置 360 度への相対移動」を例に挙げます。

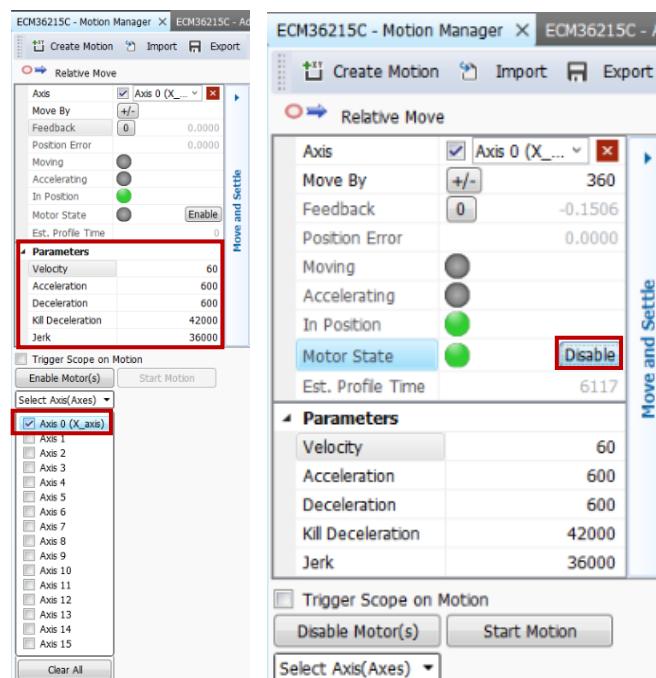


図 3.1.2.2

3. 「Start Motion」をクリックします。モーターが 60 deg/s の速度で 360 度の位置まで相対移動することを確認します。

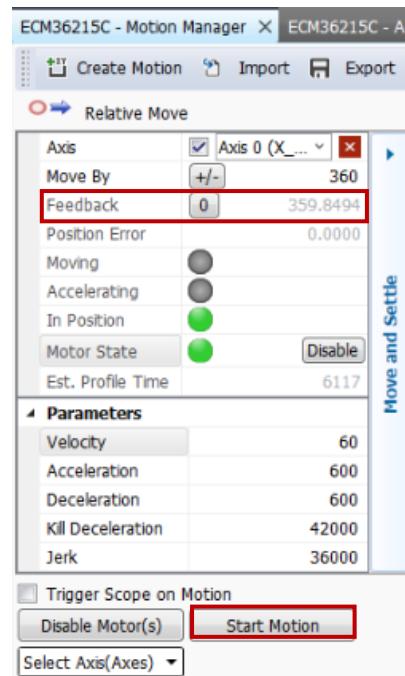


図 3.1.2.3

3.1.3 アブソリュート移動

- 相対移動の手順を参照してください。「Create Motion」をクリックし、「Absolute Move」を選択します。
- 移動軸を選択し、モーションパラメーターを設定して、「Enable」をクリックします。
ここでは「Axis 0、速度 60 deg/s、360 度の位置へのアブソリュート移動」を例に挙げます。

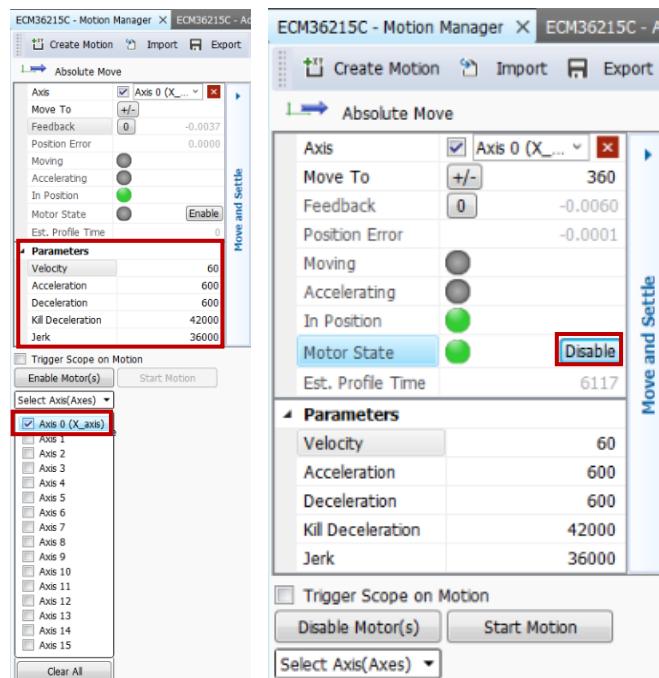


図 3.1.3.1

3. 「Start Motion」をクリックします。モーターが 60 deg/s の速度で 360 度の位置までアブソリュート移動していることを確認します。

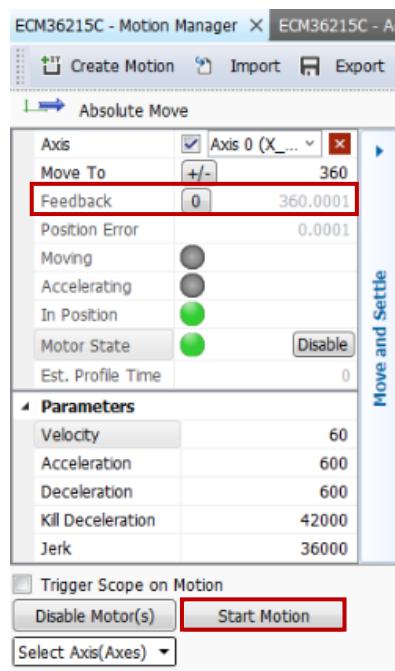


図 3.1.3.2

3.2 原点復帰

原点復帰を実行するには、ACSPL+プログラミング手順を使用する必要があります。原点復帰プログラムファイル（Single axis homing example.prg）は HIWIN MIKROSYSTEM から入手するか、以下のプログラムをプログラムマネージャのバッファと D バッファにコピーしてください。

◆ バッファ

```

!Single-axis HIWIN drive homing process ver1.0
!***** Setting Parameter *****
LOCAL INT X_HmMethod,X_HmType
LOCAL REAL X_HmVel,X_IndVel,X_HmAcc,X_HmOffset,X_CunitDmt,X_CunitNum,X_UnitType,X_Resolution
LOCAL INT ZONE0
AXISDEF X_axis=0
!***** Operation Unit *****
X_UnitType = 1                                ! 0 : Linear(mm). ; 1 : Rotary(deg).
X_CunitNum = 360                               ! Enter the numerator of basic unit for Hiwin drive base on the X_UnitType parameter.
X_CunitDmt = 4325376                           ! Enter the denominator of basic unit for Hiwin drive base on the X_UnitType parameter.
!***** Operation Unit Setup example *****
!Linear motor with control unit 0.1 um. ****!Rotary motor with control unit 0.0001 deg.
IX_UnitType = 0                                 !IX_UnitType = 1
IX_CunitNum = 1                                !IX_CunitNum = 360
IX_CunitDmt = 10000                            !IX_CunitDmt = 3600000
!***** Basic Settings *****
X_HmMethod = 33                                ! Enter the supported homing method.
X_HmType = 0                                    ! 0 : HIWIN drive internal homing. ; 1 : Touch probe homing.
X_HmOffset = 0                                  ! Homing offset base on the X_UnitType parameter.
X_HmVel = 30                                     ! Homing Velocity for finding home sensor base on the X_UnitType parameter.
X_IndVel = 10                                    ! Homing Velocity for finding home position base on the X_UnitType parameter.
X_HmAcc = 300                                    ! Homing acceleration base on the X_UnitType parameter.
!***** Main program *****
FCLEAR X_axis
CALL ECATInOutOffset
CALL X_DetectDriverError
MFLAGS(X_axis).#HOME=0
IF X_HmType=0                                     ! HIWIN drive internal homing.
    CALL InterHmProc
ELSE
    CALL TouchProbeHmProc                         ! Touch probe homing.
END
DISP "Disable X_axis error compensation."
ERRORUNMAP X_axis, ZONE0
CALL RstMapping
ENABLE X_axis
TILL MST(X_axis).#ENABLED
WAIT 500
DISP"Axis is moving to home position....."
PTP/EV X_axis,0,X_HmVel
MFLAGS(X_axis).#HOME=1
FDEF(X_axis).#LL = 1
FDEF(X_axis).#SRL = 1
FDEF(X_axis).#SLL = 1
DISP"Axis Homing successful!!"
STOP
!***** InOut mapping *****
ECATInOutOffset:
IF X_HmType = 0
    ECIN (ECGETOFFSET("Statusword",X_axis),X_StatusWord)
    ECIN (ECGETOFFSET("Error code",X_axis),X_ErrorCode)
    ECIN (ECGETOFFSET("Mode of operation display",X_axis),X_ModeOperDisp)
    ECOUT (ECGETOFFSET("Controlword",X_axis),X_ControlWord)
    ECOUT (ECGETOFFSET("Mode of operation",X_axis),X_ModeOper)
ELSE
    ECOUT (ECGETOFFSET("Touch probe function",X_axis),X_TouchProbFun)
END
RET
STOP
RstMapping:
ECUNMAPIN (ECGETOFFSET("Statusword",X_axis))
ECUNMAPIN (ECGETOFFSET("Error code",X_axis))
ECUNMAPIN (ECGETOFFSET("Mode of operation display",X_axis))
ECUNMAPOUT (ECGETOFFSET("Controlword",X_axis))
ECUNMAPOUT (ECGETOFFSET("Mode of operation",X_axis))
ECUNMAPOUT (ECGETOFFSET("Touch probe function",X_axis))
RET
!***** Drive internal homing process *****
InterHmProc:
DISABLE X_axis
TILL ^MST(X_axis).#ENABLED
WAIT 500
FDEF(X_axis).#LL = 0
FDEF(X_axis).#SRL = 0
FDEF(X_axis).#SLL = 0
ERRORUNMAP X_axis, -1
X_Resolution=1/(X_CunitNum/X_CunitDmt)

```

```

IF X_UnitType = 0
    DISP"Linear resolution is %g (cunit/mm)!!", X_Resolution;           ! Linear type
ELSE
    DISP"Rotary resolution is %g (cunit/deg)!!", X_Resolution;          ! Rotary type
END
COEWRITE/1 (X_axis,0x6098,0,X_HmMethod)
COEWRITE/4 (X_axis,0x6099,1,X_HmVel/(X_CunitNum/X_CunitDmt))
COEWRITE/4 (X_axis,0x6099,2,X_IndVel/(X_CunitNum/X_CunitDmt))
COEWRITE/4 (X_axis,0x609A,0,X_HmAcc/(X_CunitNum/X_CunitDmt))
COEWRITE/4 (X_axis,0x607C,0,X_HmOffset/(X_CunitNum/X_CunitDmt))
X_ModeOper = 6
TILL X_ModeOperDisp=6
WAIT 100
X_ControlWord=6
TILL X_StatusWord.0=1
WAIT 600
X_ControlWord=7
TILL X_StatusWord.0=1 & X_StatusWord.1=1
X_ControlWord=15
TILL X_StatusWord.0=1 & X_StatusWord.1=1 & X_StatusWord.2=1
WAIT 100
X_ControlWord=31
TILL (X_StatusWord.12=1 & X_StatusWord.10=1)|X_StatusWord.13=1
IF X_StatusWord.13=1
    CALL X_HomeFail
END
SET FPOS(X_axis) = COEREAD/4 (X_axis,0x6064,0)*(X_CunitNum/X_CunitDmt)
X_ControlWord=0
X_ModeOper=8
TILL X_ModeOperDisp=8
CALL RstMapping
WAIT 500
DISABLE X_axis
TILL ^MST(X_axis).#ENABLED
RET
STOP
!***** Touch probe homing process ****!
!***** Search for negative limit switch in reverse direction to find the index
TouchProbeHmProc:
DISABLE X_axis
TILL ^MST(X_axis).#ENABLED
WAIT 500
MFLAGS(X_axis).#OPEN = 0
ERRORUNMAP X_axis, -1
MFLAGS(X_axis).#GANTRY = 0
FDEF(X_axis).#SRL = 0
FDEF(X_axis).#SLL = 0
FDEF(X_axis).#LL = 0
ENABLE X_axis
TILL MST(X_axis).#ENABLED
WAIT 500
DISP"Start to find the left limit....."
JOGV X_axis,-X_HmVel
TILL (COEREAD/4 (X_axis,0x60FD,0)& 1) = 1
HALT X_axis
DISP"Already found the left limit!!"
WAIT 100
DISP"Start to leave the left limit....."
JOGV X_axis,X_IndVel
TILL (COEREAD/4 (X_axis,0x60FD,0)& 1) = 0
DISP"Already leave the left limit!!"
X_TouchProbFun = 0
WAIT 200
X_TouchProbFun = 21
WAIT 200
DISP"Start to find the index in positive direction....."
TILL (COEREAD/2 (X_axis,0x60B9,0) = 3)
HALT X_axis
TILL MST(X_axis).#MOVE
DISP"Already found the index!!"
SET FPOS(X_axis) = (COEREAD/4 (X_axis,0x6064,0) - COEREAD/4 (X_axis,0x60BA,0))*(X_CunitNum/X_CunitDmt) + X_HmOffset
RET
STOP
!***** Error detection ****!
X_DetectDriverError:
IF X_ErrorCode<>0
    DISP "Drive has error %x , Please check the driver",X_ErrorCode
    CALL X_HomeFail
END
RET
STOP
X_HomeFail:
DISP"Homing process fail."
HALT X_axis
X_ControlWord=0
WAIT 100
X_ModeOper = 8
TILL X_ModeOperDisp=8
WAIT 100
CALL RstMapping
STOP

```

◆ D バッファ

```
GLOBAL INT X_TouchProbFun,X_StatusWord,X_ControlWord,X_ModeOper,X_ModeOperDisp,X_ErrorCode
global int l(100),i0,i1,i2,i3,i4,i5,i6,i7,i8,i9,i90,i91,i92,i93,i94,i95,i96,i97,i98,i99
global real V(100),V0,V1,V2,V3,V4,V5,V6,V7,V8,V9,V90,V91,V92,V93,V94,V95,V96,V97,V98,V99
```

3.2.1 プログラムマネージャー

- 「My Controller」を右クリックし、「Add Component」→「Application Development」→「Program Manager」の順に選択します。

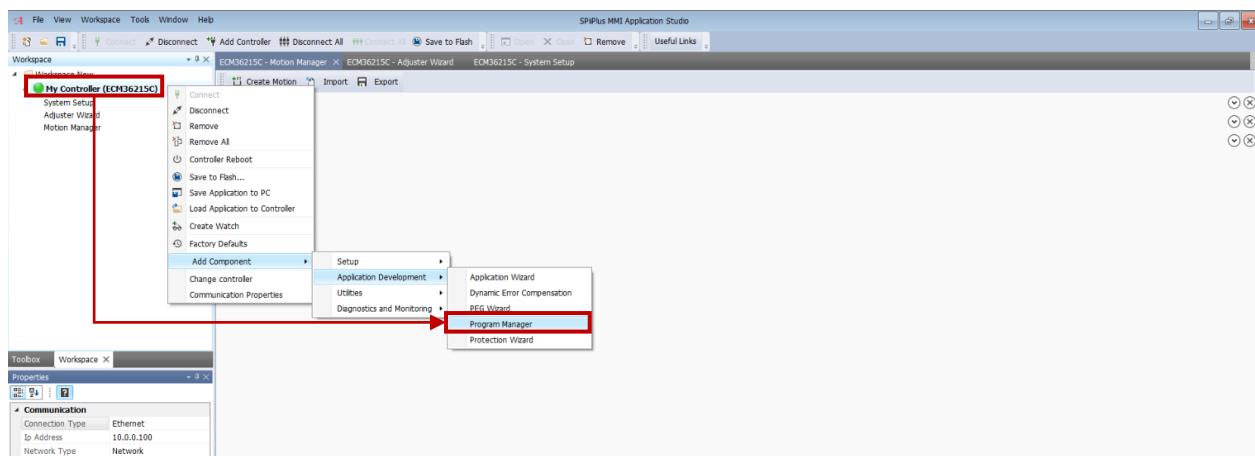


図 3.2.1.1

- プログラム マネージャーの「Load from File」アイコンをクリックし、原点復帰 プログラム ファイルを選択して、「Load」をクリックします。

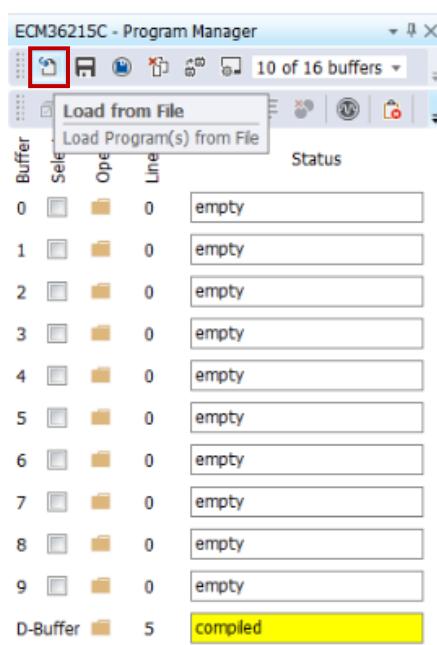


図 3.2.1.2

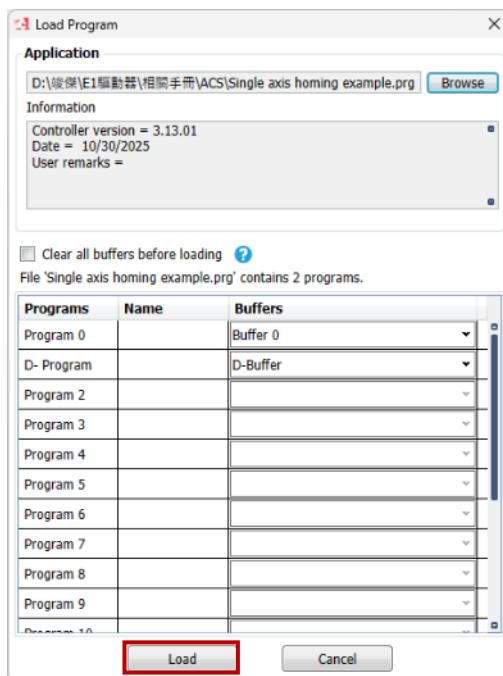


図 3.2.1.3

3. 「OK」をクリックして、原点復帰 プログラム ファイルをロードします。

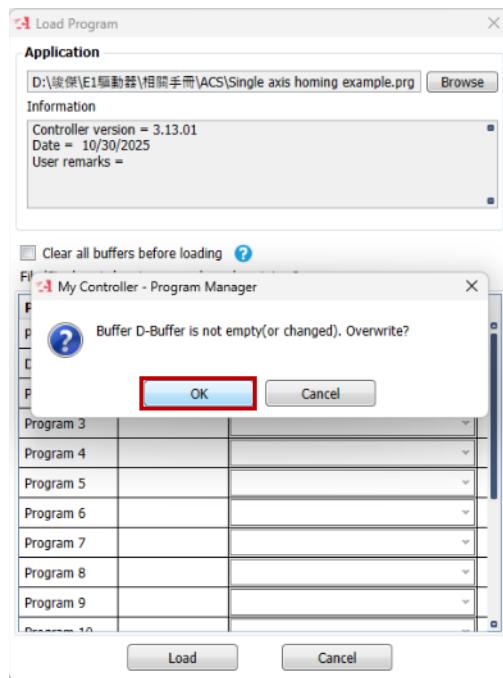


図 3.2.1.4

3.2.2 通信端末

- 「My Controller」を右クリックし、「Add Component」→「Utilities」→「Communication Terminal」の順に選択します。

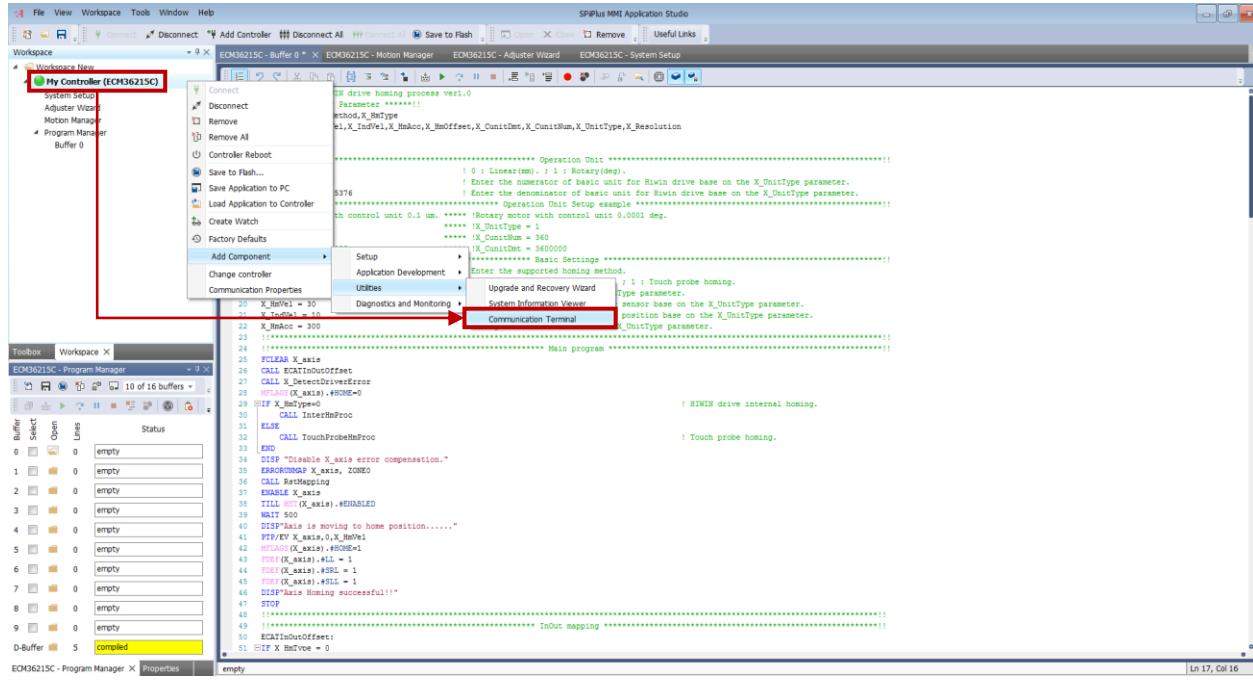


図 3.2.2.1

- 通信端末を正常に開いたら、「Show Messages」を ON に設定します。

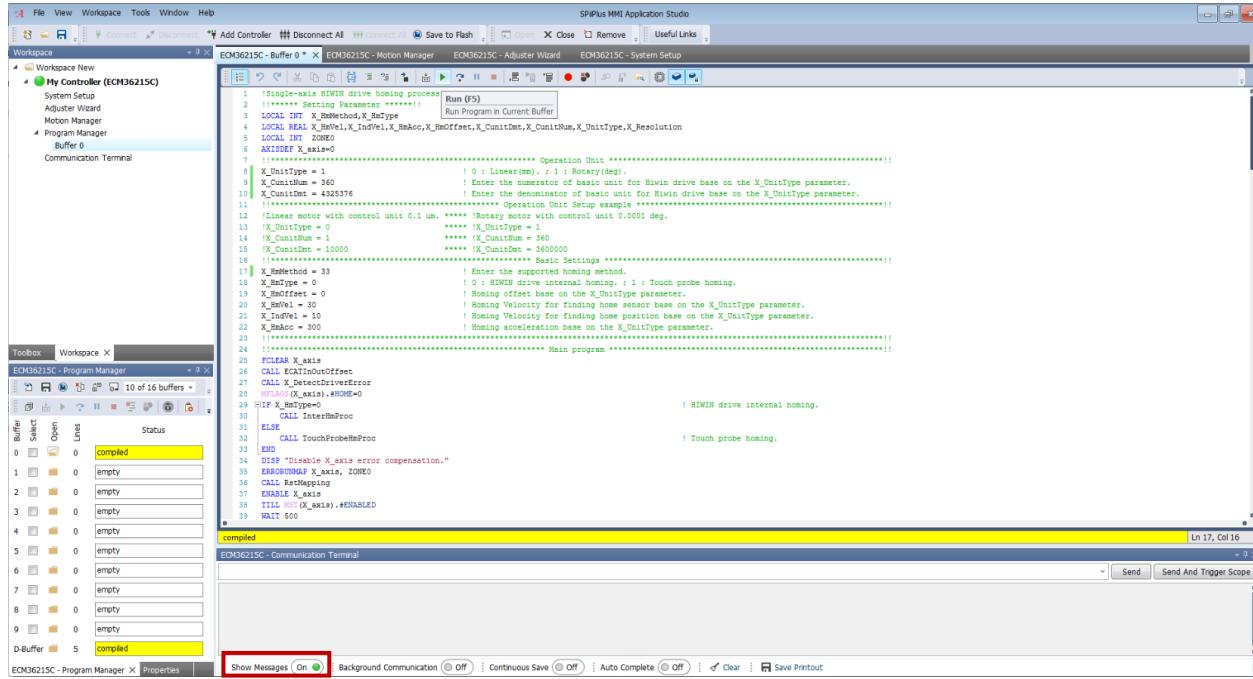


図 3.2.2.2

3.2.3 原点復帰を実行する

1. プログラムマネージャの「Buffer」アイコンをクリックして、原点復帰パラメーターの設定を完了し、コンパイルを実行します。ここでは「DMS03 モーター、分解能 4325376 cnt/rev、ドライバーの内部原点復帰方式 33」を例に挙げます。

注：

- (1) X_UnitType、X_CunitNum、X_CunitDmt、X_HmMethod、X_HmType を正しく設定してください。そうしないと、原点復帰条件が予想される動作条件と異なる可能性があります。
- (2) 「mm」は直線移動の単位、「deg」は回転移動の単位です。この固定単位で動作条件を設定します。
- (3) ドライバーの制御単位に応じて X_CunitNum と X_CunitDmt を設定します。設定例は原点復帰プログラムを参照してください。
- (4) X_HmType = 0 はドライバーの内部原点復帰を示し、X_HmType = 1 はタッチプローブの原点復帰を示します。
- (5) ドライバーの内部原点復帰機能がサポートしていない方法を X_HmMethod に入力しないでください。タッチプローブの原点復帰の例は固定です。負のリミットにタッチした後、逆方向にインデックス位置を検索します。

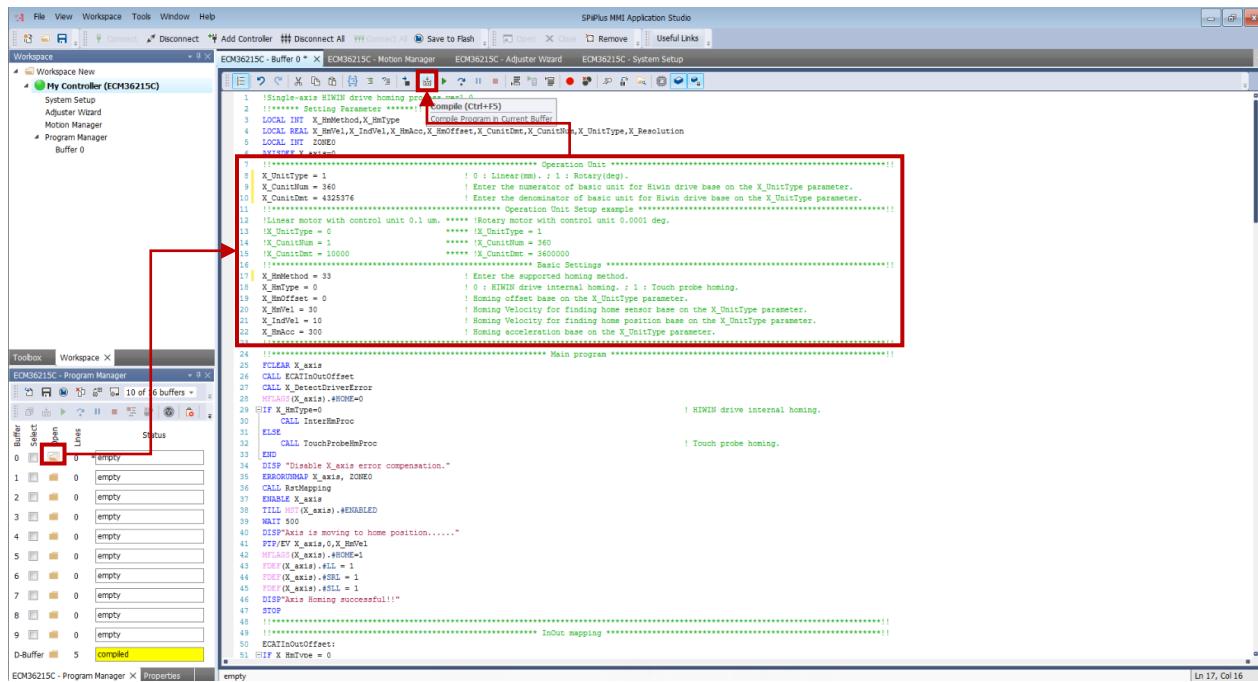


図 3.2.3.1

2. 「Run」アイコンをクリックして原点復帰を開始します。

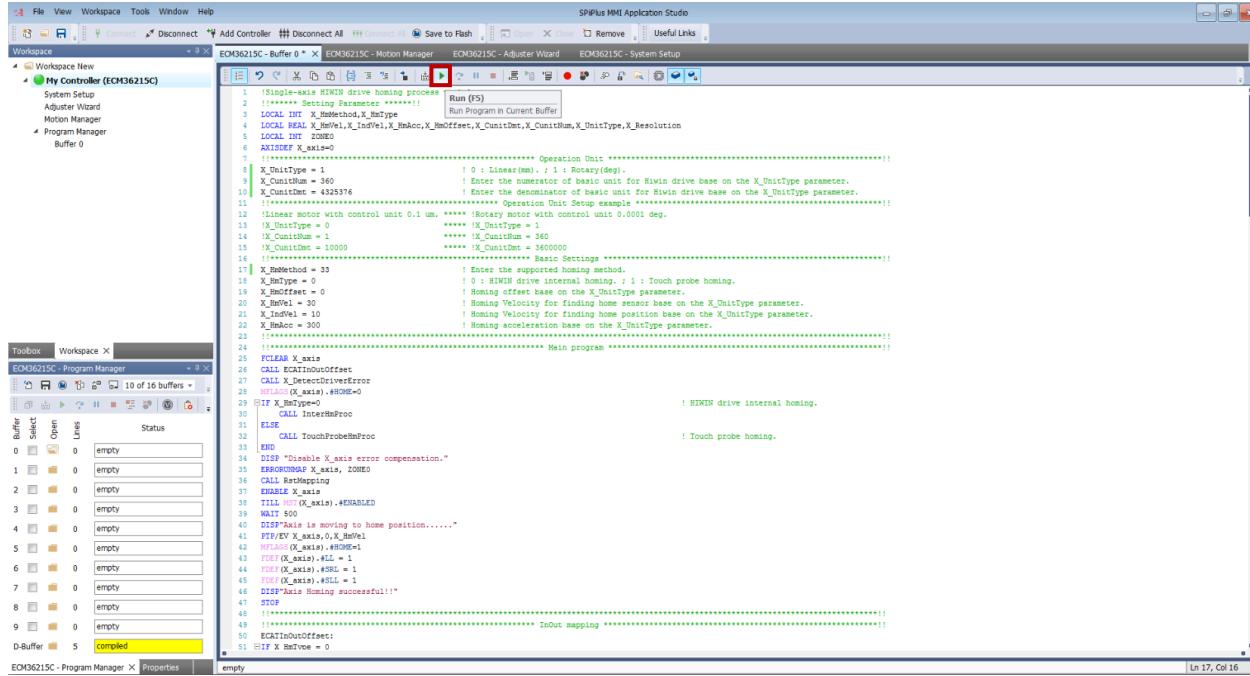


図 3.2.3.2

3. 原点復帰が開始されます。通信端末を使用して、原点復帰が正常に実行され、モーターが実際に原点位置に戻ったことを確認します。

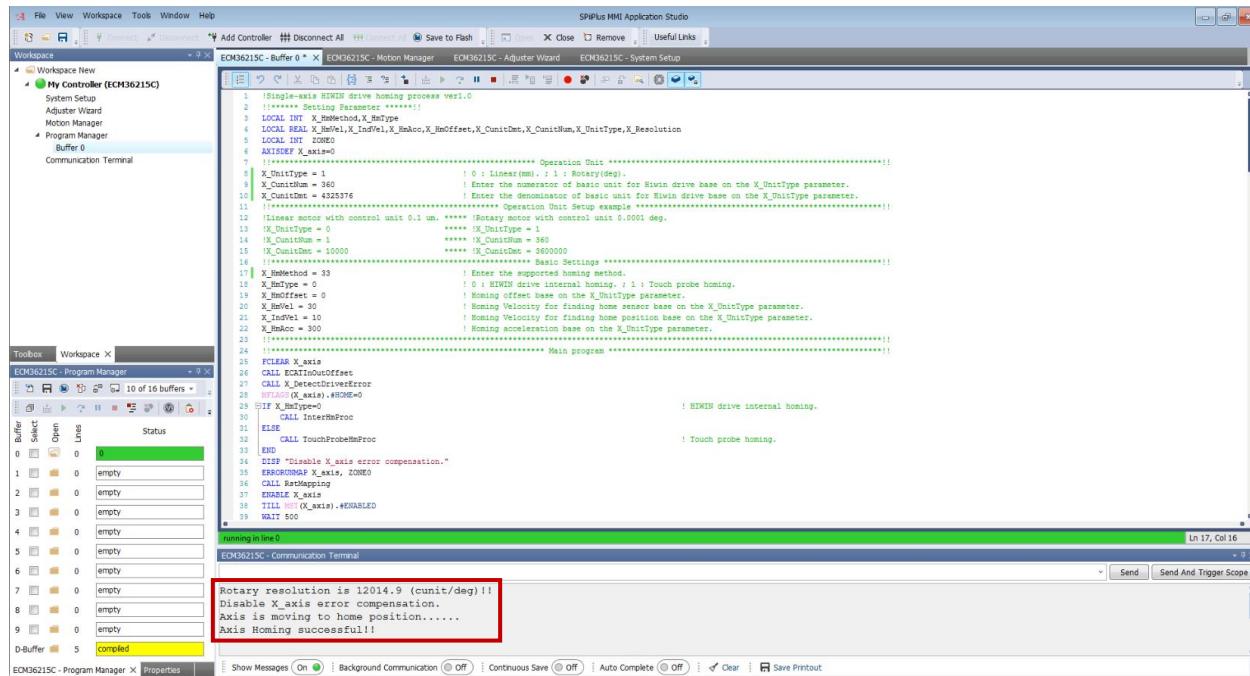


図 3.2.3.3

4. オブジェクトパラメーターの読み取り/書き込み

4.1	オブジェクトパラメーターの読み取り.....	4-2
4.2	オブジェクトパラメーターの書き込み.....	4-4

4.1 オブジェクトパラメーターの読み取り

EtherCAT 通信オブジェクトは、ACSPL+コマンドの COEREAD コマンドで読み取ることができます。コマンドの詳細な説明については、ACS のナレッジセンターを参照してください。

1. プログラムマネージャーのバッファを開き、COEREAD コマンドを入力してオブジェクトの値を読み取ります。

ここでは「reading drive parameter Pt100」を例に挙げます。

```
DISP "Pt100=%d",COEREAD/2 (0,0x2100,0);  
STOP
```

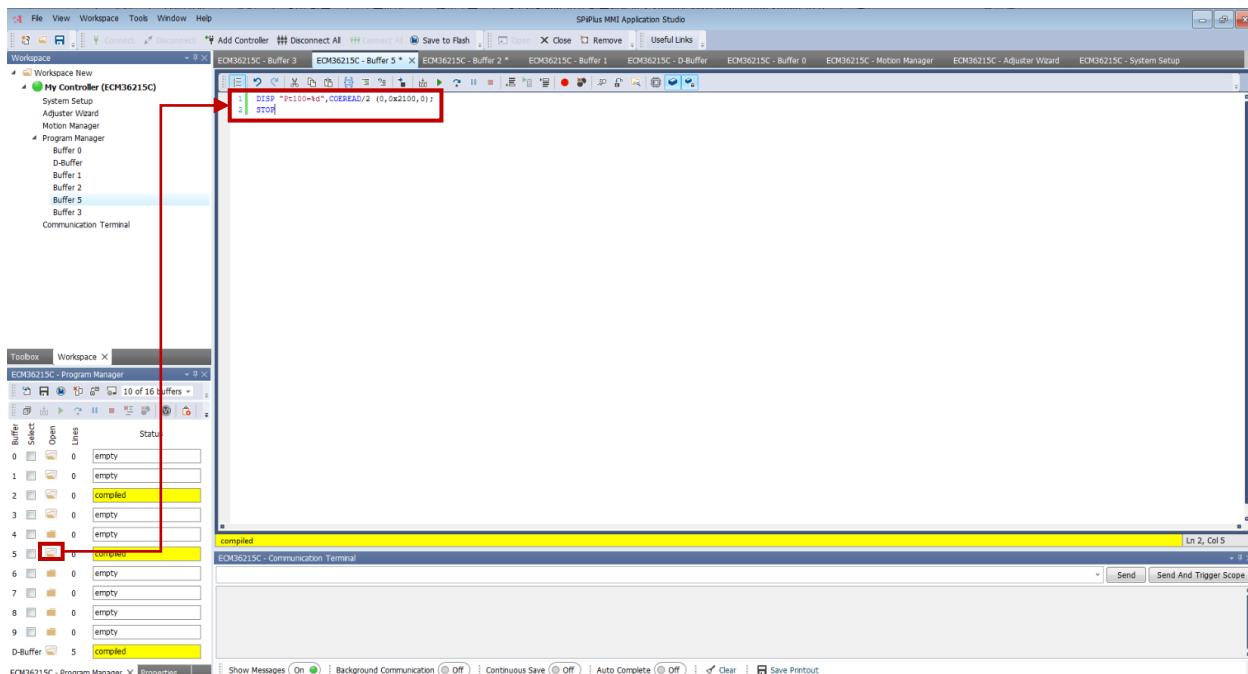


図 4.1.1

E Series EtherCAT Drive with ACS SPiiPlus MMI Application Studio オブジェクトパラメーターの読み取り/書き込み

2. コンパイルし、「Run」アイコンをクリックします。オブジェクトの値が通信ターミナルに表示されます。

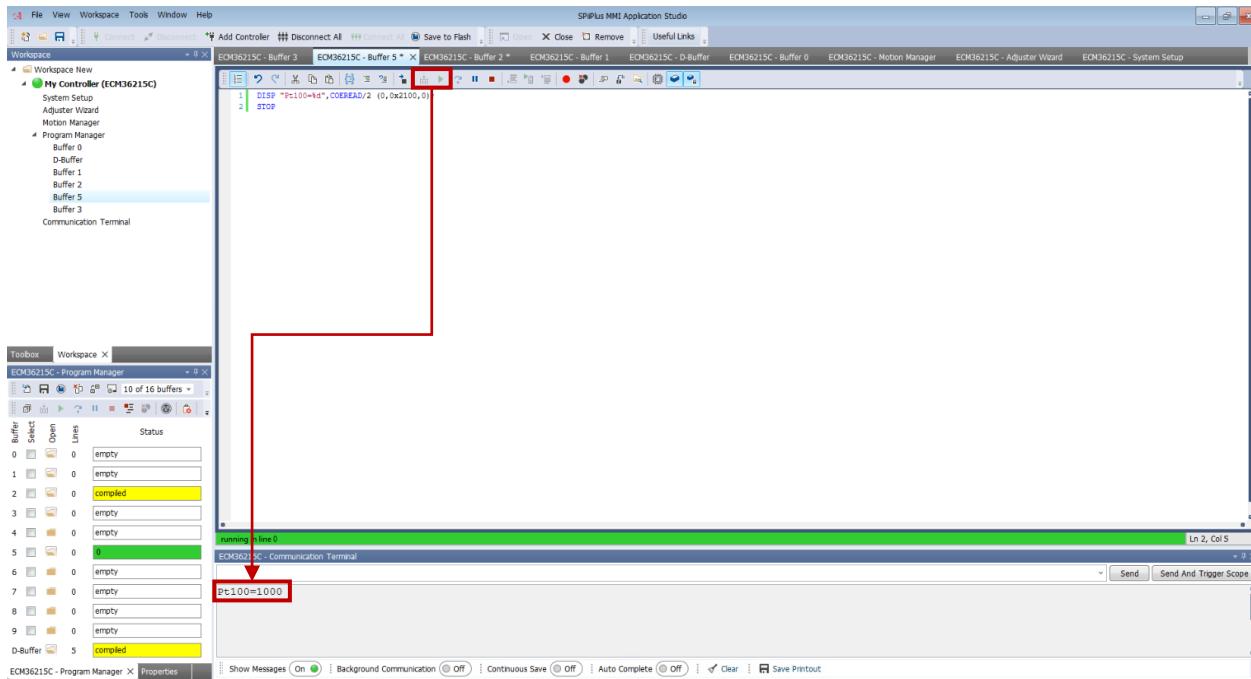


図 4.1.2

4.2 オブジェクトパラメーターの書き込み

EtherCAT 通信オブジェクトは、ACSPL+Commands の COEWRITE コマンドを使用して書き込むことができます。

コマンドの詳細な説明については、ACS のナレッジ センターを参照してください。

1. プログラム マネージャーのバッファを開き、COEWRITE コマンドを入力してオブジェクトの値を変更します。

ここでは「modifying drive parameter Pt100」を例に挙げます。

COEWRITE/2 (0,0x2100,0,1000)
STOP

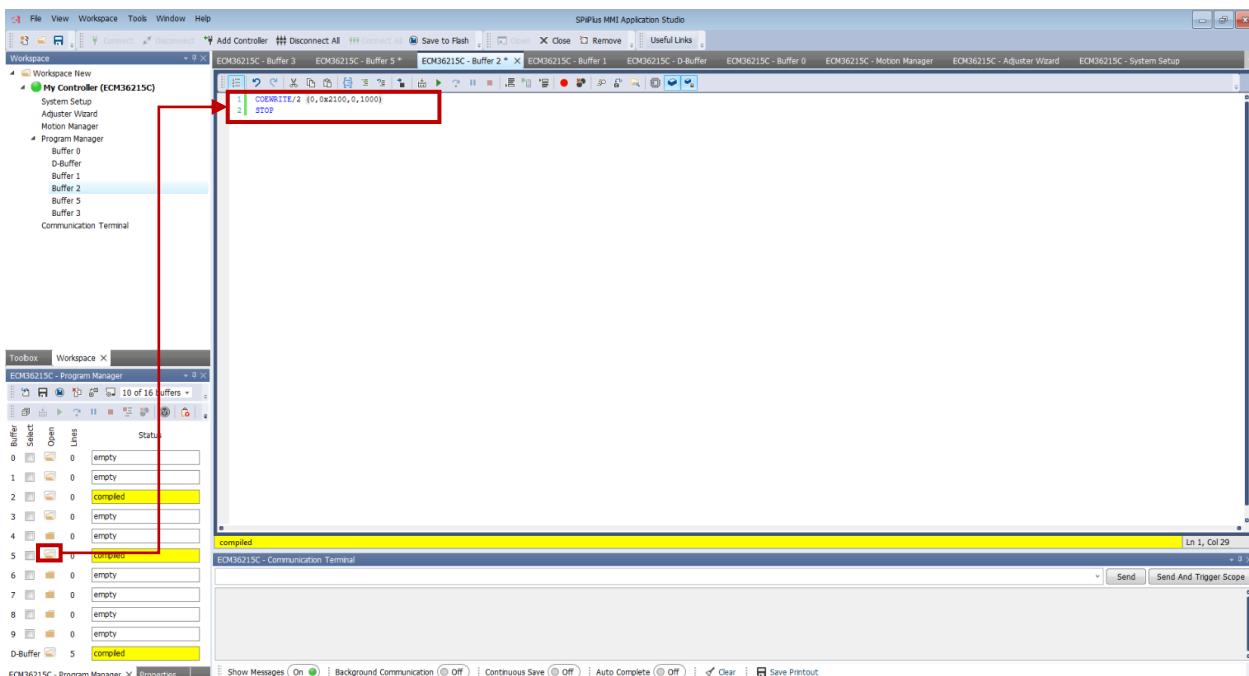


図 4.2.1

E Series EtherCAT Drive with ACS SPiiPlus MMI Application Studio オブジェクトパラメーターの読み取り/書き込み

2. コンパイルし、「Run」アイコンをクリックします。パラメーターPt100 の値が正しく変更されていることを確認してください。検証には、オブジェクトパラメーター読み取りコマンドを使用できます。

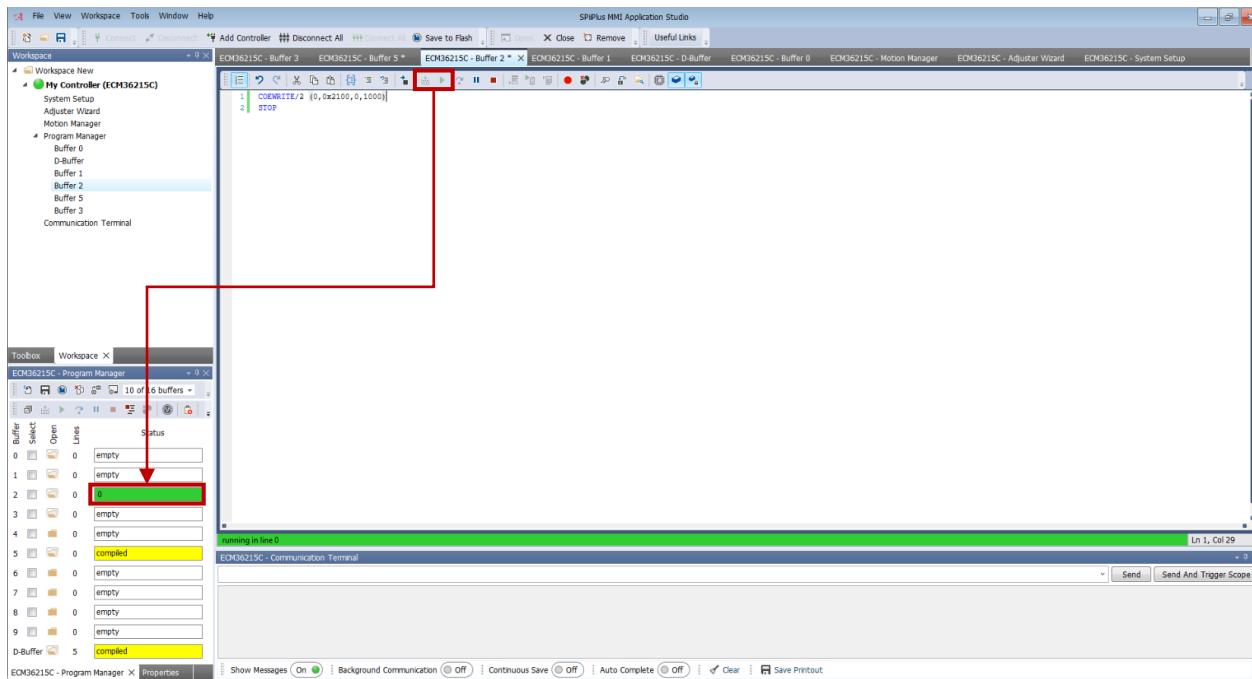


図 4.2.2

(このページはブランクになっています)

E Series EtherCAT Drive Complete Setup with
ACS SpiiPlus MMI Application Studio
バージョン：V1.0 2026 年 1 月初版

1. HIWIN は HIWIN Mikrosystem Corp., HIWIN Technologies Corp., ハイワイン 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.