

**KOGANEI**

# iB-Move サポートソフト

---

取扱説明書 Ver.1.1

---

# 目 次

---

## 1. ソフト概要

1-1. 概要 .....	2
1-2. 使用環境条件 .....	2

## 2. 使用前の準備

2-1. 準備（サポートソフトインストール方法・アンインストール方法） .....	3
2-2. パソコンと USB-RS485 変換器の接続 .....	4
2-3. USB-RS485 変換器とコントローラの接続 .....	5

## 3. ソフト起動

3-1. ソフト起動～ COM 選択の手順 .....	6
-----------------------------	---

## 4. 操作

4-1. 基本操作手順 .....	7
4-2. サポートソフト操作画面 .....	8
4-2-1. 操作画面 .....	8
4-2-2. 操作画面機能説明 .....	8
4-3. 設定エリアの操作方法 .....	11
4-3-1. ポイント / パラメータデータ設定画面 .....	11
4-4. 運転エリアの操作方法 .....	13

※ 本体・コントローラの詳細につきましては、iB-Move シリーズ 本体・  
コントローラ IBM2A-C 取扱説明書を参照してください。

# 1. ソフト概要

## 1-1. 概要

本ソフトはiB-Move用コントローラと通信を行ない、コントローラの各種設定/アクチュエータの試運転/運転状態などの表示を行ないます。

### ■ データの設定・保存

ポイント(作動モード、位置、速度、加速度、減速度、押付レベル)、パラメータ等を入力、編集し、ファイルの保存を行ないます。

### ■ 試運転

設定したポイント・パラメータに基づき、運転のスタート、原点復帰及び現在位置表示を行ないます。

### ■ 表示

I/O入出力・現在位置・アラーム・エラー・通信状態などの表示を行ないます。

## 1-2. 使用環境条件

### ■ 対象アクチュエータ / コントローラ

- ・アクチュエータ      形式：IBM2A5×□-□-□/IBM2A10×□-□-□/IBM2A16×□-□-□
- ・コントローラ      形式：IBM2A-C1-A1

### ■ 作動環境

#### ・基本ソフトウェア

Windows 2000, Windows XP, Windows Vista

#### ・コンピュータシステム

- ☐ コンピュータ本体      : Pentium CPUを搭載したパーソナルコンピュータ
- ☐ 必要なソフトウェア      : Microsoft .NET Framework Version 2.0以上<sup>注1</sup>  
Windows Installer 3.0以上<sup>注2</sup>  
Internet Explorer 5.0以上
- ☐ メモリ      : 使用可能メモリ64MB以上
- ☐ ハードディスクの空容量      : 50MB以上<sup>注3</sup>
- ☐ ディスプレイ      : 解像度800×600以上(1024×768以上推奨)
- ☐ USBポート      : USBポートが使用可能のこと

注1: Microsoft .NET Framework Version 2.0以上がインストールされていない場合、CDに同梱されている「dotnetfx.exe」ファイルを実行してください。インストールに同意後、インストールが開始されます。

2: Windows Installer 3.0以上がインストールされていない場合、CDに同梱されている「WindowsInstaller-KB893803-v2-x86.exe」ファイルを実行してください。インストールに同意後、インストールが開始されます。

3: 「dotnetfx.exe」, 「WindowsInstaller-KB893803-v2-x86.exe」をインストールする場合には、300MB以上の空容量が必要となります。

---

## 2. 使用前の準備

### 2-1. 準備

#### ■ サポートソフトインストール方法

IBM2A\_Series. Support Soft.exe ファイルを適当なフォルダにコピーして実行してください。

ファイルが解凍されますので、その中からsetup.exeを選択して実行してください。

インストールプログラムが起動します。

画面に表示される指示に従って、インストールしてください。

注意1: 旧バージョンがインストールされている場合は、旧バージョンをアンインストールしてから実行してください。

注意2: 管理者権限でログインしてインストールしてください。

また、ログイン名は半角英数字を使用してください。

#### ■ アンインストール方法

① Windows の [設定 - コントロールパネル] - [アプリケーションの追加と削除] でソフト一覧の中から「IBM2A Series SupportSoft」を選択し、追加と削除ボタンをクリックします。

② 削除用プログラムが起動します。画面に表示される指示に従って、削除してください。

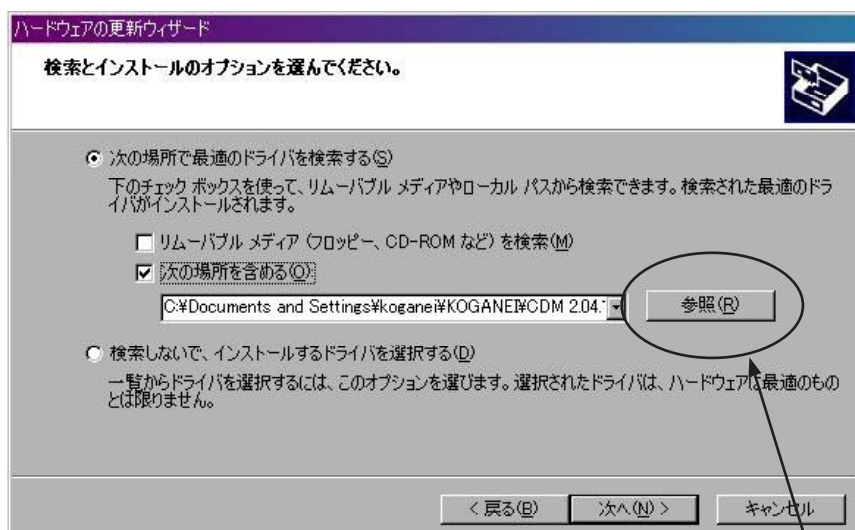
## 2-2. パソコンと USB-RS485 変換器の接続

### ■ ドライバインストール方法

- ① USB-RS485変換器とパソコンをUSBケーブルにて接続します。  
接続しますと以下のように表示されます。  
「一覧または特定の場所からインストールする」を選択し、「次へ」ボタンを押します。



- ② 「次の場所で最適のドライバを検索する」を選択し、「参照」を押します。



参照ボタン

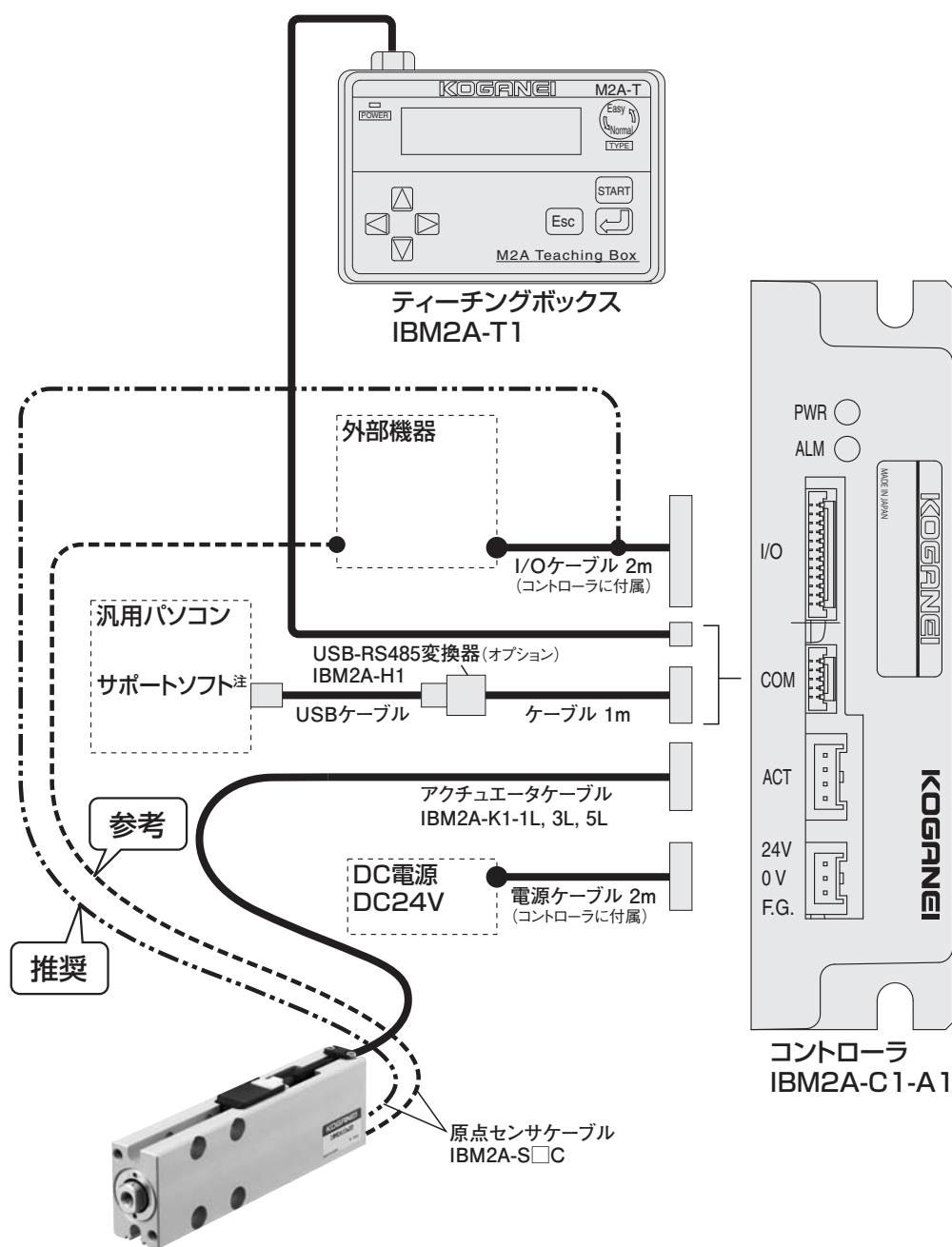
- ③ 『2- 1. 準備』の際に解凍したファイルの中にある、「CDM 2.04.16 WHQL Certified」フォルダを選択します。
- ④ 「次へ」ボタンを押すとインストールが開始され、ドライバのインストールが完了します。

### 2-3. USB-RS485 変換器とコントローラの接続

- ・USB-RS485変換器から出ているケーブルコネクタを、コントローラ“COM”コネクタへ接続してください。

[注意]

コントローラのCOMコネクタと、ティーチングボックスからのケーブルコネクタとを抜き差しする際は、ケーブルを強く引っ張らないでください。断線の原因となります。



注：付属のパソコン用サポートソフトを使用する場合は、  
USB-RS485変換器が必要です。

## 3. ソフト起動

### 3-1. ソフト起動～COMポート選択の手順

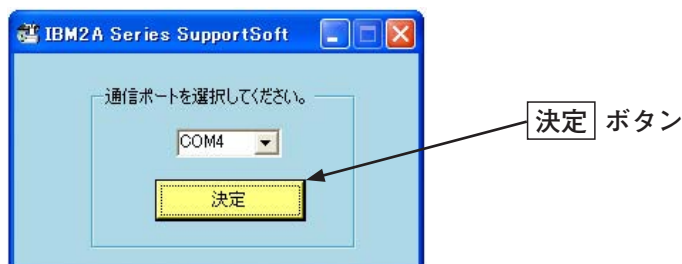
「iB-Move\_SupportSoft.exe」をダブルクリックし、ソフトを立ち上げます。

まず最初に、通信ポートを選択します。

本サポートソフトは、ソフト起動時にUSBが接続されているCOMポートを自動検索し表示しますので、プルダウンメニューから、USB-SR485変換器のCOMポートを選択してください。

選択後、**決定** ボタンを押してください。

未接続で本ソフトをご使用になる場合には、「未接続」を選択してください。



#### ■オンライン：「COMポート」を選択する場合

事前にUSB-485変換器をコントローラへ接続し、コントローラに電源を投入してください。

COMポート選択後、自動的に現在接続されているコントローラのポイントデータ及びパラメータデータを取得します。

データ取得できない場合は、機種選択画面が表示されます。機種選択画面については、事項「オフライン：「未接続」を選択する場合」を参照してください。



「4-2. サポートソフト操作画面」へ

#### ■オフライン：「未接続」を選択する場合

COMポート：未接続を選択後、機種選択画面が表示されます。

本体形式を選択してください。

未接続を選択した場合、ポイント/パラメータの編集のみ行なえます。

選択後、**決定** ボタンを押してください。



「4-2. サポートソフト操作画面」へ

## 4. 操作

### 4-1. 基本操作手順

基本的な操作の手順について説明します。

- ① コントローラが接続されているアクチュエータに対応したアクチュエータ番号でない場合は、[ツール] – [初期化 (パラメータ)] で初期化を行なってください。

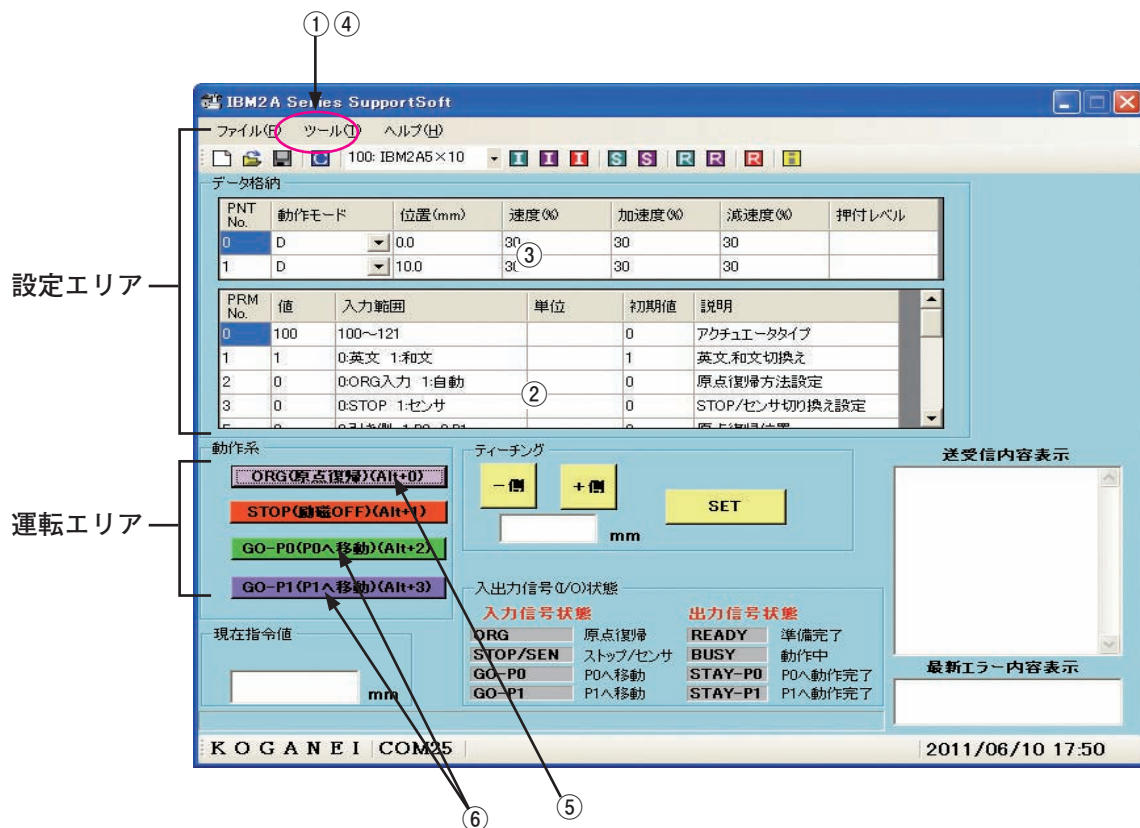
注：必ず、接続したアクチュエータのアクチュエータ番号で設定してください。

コントローラとアクチュエータをセットで出荷の場合は、セットのアクチュエータ形式に合わせて初期化済みです。

- ② 設定エリアのパラメータ欄より、使用条件に合わせパラメータを設定します。
- ③ 設定エリアのポイント欄よりPNTをクリックし、ポイントデータを入力します。
- ④ [ツール] – [送信] にて、ポイント及びパラメータを送信します。
- ⑤ 運転エリアの **原点復帰** ボタンで原点復帰を行ないます。
- ⑥ 運転エリアの **GO-P0** ボタン及び **GO-P1** ボタンで作動させます。

注：[アクチュエータタイプ選択欄] を変更すると、サポートソフトの画面は変更されますが、コントローラのアクチュエータタイプは変更されませんので注意してください。

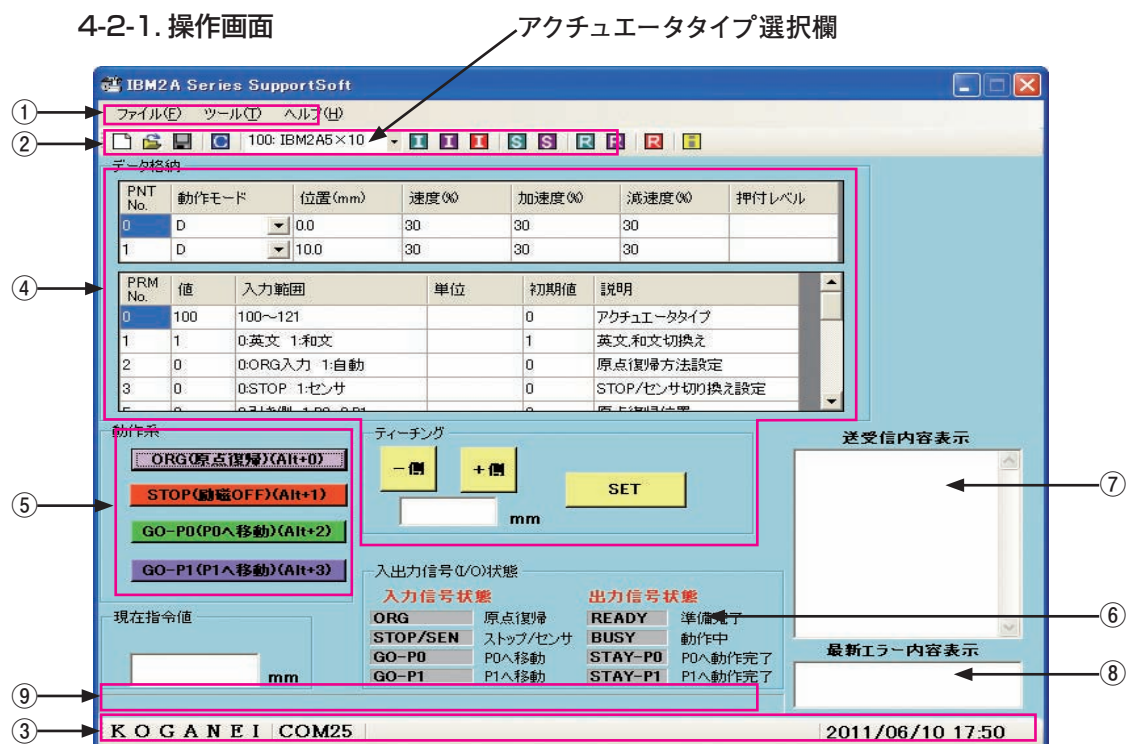
注：運転エリアで本体を作動させる場合は、必ず外部に非常停止または、ストップ機能を設けてください。



## 4-2. サポートソフト操作画面

サポートソフト操作画面について説明します。

### 4-2-1. 操作画面



- |           |                 |
|-----------|-----------------|
| ①：メニューバー  | ⑥：I/O モニタエリア    |
| ②：ツールバー   | ⑦：通信表示エリア       |
| ③：ステータスバー | ⑧：アラーム・エラー表示エリア |
| ④：設定エリア   | ⑨：送受信状態バー       |
| ⑤：運転エリア   |                 |

### 4-2-2. 操作画面機能説明

No.	名称	意味
①	メニューバー	<p>プルダウンメニュー第1階層メニューが表示されます。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ ファイル</li> <li>■ ツール</li> <li>■ ヘルプ</li> </ul> <p>機能別に3つのプルダウンメニューをメニューバーに表示します。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>■ ファイル <ul style="list-style-type: none"> <li>・新規作成：画面上の設定値を削除して初期状態にします。</li> <li>・開く：保存されたファイルから設定値を読み込み、画面上に表示します。開いたファイルに沿ってアクチュエータタイプ選択欄が変更されます。また、アクチュエータタイプに沿って操作画面(パラメータの初期値・入力範囲等)も変更になります。</li> <li>・保存：設定値(ポイント/パラメータデータ)を保存します。</li> <li>・終了：ソフトを終了します。</li> </ul> </li> </ul>

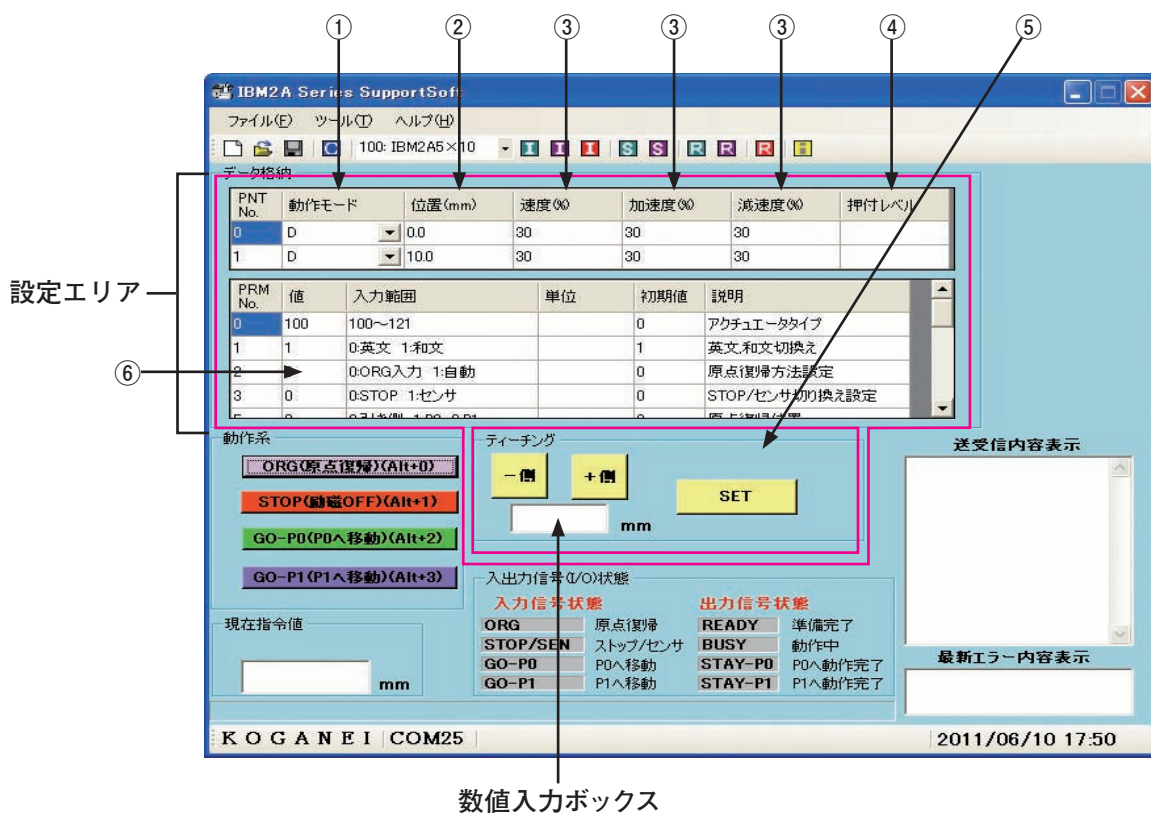
No.	名 称	意 味														
①	メニューバー	<div>■ ツール</div> <div><div>・送信（ポイント）</div><div>：コントローラへポイントを送信します。</div><div>・送信（パラメータ）</div><div>：コントローラへパラメータを送信します。</div><div>・受信（ポイント）</div><div>：コントローラからポイントを受信します。</div><div>・受信（パラメータ）</div><div>：コントローラからパラメータを受信します。</div><div>アクチュエータタイプ選択欄が、受信されたアクチュエータタイプに変更されます。また、アクチュエータタイプに沿って操作画面（パラメータ初期値・入力範囲等）も変更になります。</div><div>・初期化</div><div>：ポイント/パラメータ/エラー履歴を初期化します。</div><div>パラメータの初期化を行なうとアクチュエータタイプ選択欄も変更されます。また、アクチュエータタイプに沿って、操作画面（パラメータの初期値・入力範囲等）も変更になります。</div></div> <table><tr><td>形式</td><td>IBM2A5×10- □-□</td><td>IBM2A5×20- □-□</td><td>IBM2A10×20- □-□</td><td>IBM2A10×30- □-□</td><td>IBM2A16×32- □-□</td><td>IBM2A16×48- □-□</td></tr><tr><td>アクチュエータ番号</td><td>100</td><td>101</td><td>110</td><td>111</td><td>120</td><td>121</td></tr></table> <div><div>・COM設定</div><div>：コントローラと通信に使用する通信ポートを再設定します。</div><div>（3-1. ソフト起動～ COMポート選択の手順）</div><div>・エラー履歴表示</div><div>：コントローラに内蔵されている発生した最新のエラー履歴が表示されます。</div><div>（⑧アラーム・エラー表示エリアに表示されます。）</div></div> <div>■ ヘルプ</div> <div><div>・コントローラとサポートソフトのバージョン情報を表示します。</div></div>	形式	IBM2A5×10- □-□	IBM2A5×20- □-□	IBM2A10×20- □-□	IBM2A10×30- □-□	IBM2A16×32- □-□	IBM2A16×48- □-□	アクチュエータ番号	100	101	110	111	120	121
形式	IBM2A5×10- □-□	IBM2A5×20- □-□	IBM2A10×20- □-□	IBM2A10×30- □-□	IBM2A16×32- □-□	IBM2A16×48- □-□										
アクチュエータ番号	100	101	110	111	120	121										
②	ツールバー	<div>メニューコマンドのショートカットとして便利なボタンです。</div> <div>[ファイル]</div> <div><div><div>📄新規作成</div><div>📂開く<sup>注1</sup></div><div>💾保存</div></div></div> <div>[通信]</div> <div><div>🔌COM設定</div></div> <div>[初期化]</div> <div><div><div>🟢初期化：ポイント（深緑）</div><div>🟡初期化：パラメータ（紫）<sup>注2</sup> &lt;アクチュエータタイプ選択欄<sup>注3</sup>&gt;</div><div>🔴初期化：エラー履歴（赤）</div></div></div> <div>[送信]</div> <div><div><div>🟢送信：ポイント（深緑）</div><div>🟡送信：パラメータ（紫）</div></div></div> <div>[受信]</div> <div><div><div>🟢受信：ポイント（深緑）</div><div>🟡受信：パラメータ（紫）<sup>注4</sup></div><div>🔴受信：エラー履歴（赤）</div></div></div> <div>[その他]</div> <div><div>📄バージョン情報取得</div></div> <div><div>注1：開いたファイルに沿ってアクチュエータタイプ選択欄が変更されます。また、アクチュエータタイプに沿って操作画面（パラメータ初期値・入力範囲等）も変更になります。</div><div>2：初期化するアクチュエータタイプを、🟡ボタン右隣のアクチュエータタイプ選択欄から選択してください。</div><div>3：アクチュエータタイプ選択欄を変更すると、操作画面（パラメータ初期値・入力範囲等）も変更になります。</div><div>4：アクチュエータタイプ選択欄が、受信されたアクチュエータタイプに変更されます。また、アクチュエータタイプに沿って操作画面（パラメータ初期値・入力範囲等）も変更になります。</div></div>														

No.	名 称	意 味
③	ステータス バー	・ 接続ポート名      ・ 日付      ・ 時間
④	設定エリア	・ ポイント / パラメータデータを入力し、運転データとします。
⑤	運転エリア	・ 設定したポイントに基づき、運転のスタート、原点復帰を行ないます。 また、現在位置を現在位置表示ボックスに表示します。
⑥	I/O モニタ エリア	・ READY, BUSY, STAY-P0, STAY-P1 信号の出力状態を表示します。 ・ ORG, STOP/SEN, GO-P0, GO-P1 信号の入力状態を表示します。  灰：OFF 赤：ON 橙：取得エラー
⑦	通信表示 エリア	・ 送受信内容表示      : 送信データ、返信データを表示します。
⑧	アラーム・ エラー表示 エリア	・ 最新エラー内容表示      : 発生した最新のエラーが表示されます。 NG 内容の他に、STOP 内容も表示されます。
⑨	送受信 状態バー	通信を行なう場合、送受信バーが表示されます。

## 4-3. 設定エリアの操作方法

操作画面内の設定エリアの詳細について説明します。

### 4-3-1. ポイント/パラメータデータ設定画面



- ① : 作動モード
- ② : 位置
- ③ : 速度 / 加速度 / 減速度
- ④ : 押付レベル
- ⑤ : ティーチング設定エリア
- ⑥ : パラメータ

#### [機能説明]

No.	名称	操作方法	備考												
①	設定モード	<p>・各ポイントの作動モードを設定します。</p> <p>[入力方法]  <b>■設定セル入力</b>            モードセルに直接入力またはモードセルから選択します。            モードによる項目の入力可能箇所は下記の表の通りです。</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>モード</th><th>位置</th><th>速度 / 加減速度</th><th>押付レベル</th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td>D</td><td>入力可能</td><td>入力可能</td><td>—</td></tr> <tr> <td>H</td><td>入力可能</td><td>入力可能</td><td>入力可能</td></tr> </tbody> </table>	モード	位置	速度 / 加減速度	押付レベル	D	入力可能	入力可能	—	H	入力可能	入力可能	入力可能	<p>D : 位置決め作動 (絶対位置)</p> <p>H : 押付作動</p>
モード	位置	速度 / 加減速度	押付レベル												
D	入力可能	入力可能	—												
H	入力可能	入力可能	入力可能												

No.	名 称	操作方法	備 考																		
②	位置	<p>・各ポイントの位置を入力します。 位置の入力方法は、2種類あります。</p> <p>[入力方法] ■設定セル直接入力 “位置”セルに、直接数値を入力します。 入力後、<b>ENTER</b>キーで確定してください。 ■ティーチングプレイバック ティーチング設定エリア内のティーチングプレイバックボタン<b>一側</b> <b>+側</b>によりアクチュエータを作動させ位置を設定します。 &lt;手順&gt; ・ティーチング設定エリア ティーチングプレイバックボタンにて位置設定します。原点復帰の指令が出た場合、画面の指示に従ってください。 ・<b>SET</b>ボタンで、選択されているNo.の位置セルに複写されます。</p>	<p>☆数値設定後、必ず<b>SET</b>ボタンをクリックしてください。</p> <p>☆〈設定入力範囲〉</p> <table><tr><td>形式</td><td>IBM2A5×10 -□-□</td><td>IBM2A5×20 -□-□</td></tr><tr><td>範囲</td><td>0.0～10.0mm</td><td>0.0～20.0mm</td></tr></table> <table><tr><td>形式</td><td>IBM2A10×20 -□-□</td><td>IBM2A10×30 -□-□</td></tr><tr><td>範囲</td><td>0.0～20.0mm</td><td>0.0～30.0mm</td></tr></table> <table><tr><td>形式</td><td>IBM2A16×32 -□-□</td><td>IBM2A16×48 -□-□</td></tr><tr><td>範囲</td><td>0.0～32.0mm</td><td>0.0～48.0mm</td></tr></table> <p>(小数点以下1桁で入力、ただしストローク範囲内)</p>	形式	IBM2A5×10 -□-□	IBM2A5×20 -□-□	範囲	0.0～10.0mm	0.0～20.0mm	形式	IBM2A10×20 -□-□	IBM2A10×30 -□-□	範囲	0.0～20.0mm	0.0～30.0mm	形式	IBM2A16×32 -□-□	IBM2A16×48 -□-□	範囲	0.0～32.0mm	0.0～48.0mm
形式	IBM2A5×10 -□-□	IBM2A5×20 -□-□																			
範囲	0.0～10.0mm	0.0～20.0mm																			
形式	IBM2A10×20 -□-□	IBM2A10×30 -□-□																			
範囲	0.0～20.0mm	0.0～30.0mm																			
形式	IBM2A16×32 -□-□	IBM2A16×48 -□-□																			
範囲	0.0～32.0mm	0.0～48.0mm																			
③	速度 / 加速度 / 減速度	<p>・各ポイントの速度/加速度/減速度を設定します。</p> <p>[入力方法] ■設定セル入力 “速度”セル、“加速度”セル、“減速度”セルに、直接数値を入力します。 入力後、<b>ENTER</b>キーで確定してください。</p>	<p>☆速度の数値は、最高速度からの比率になります。 減速度は最高加減速度からの比率になります。</p> <p>☆〈設定入力範囲〉 1 ～ 100 (%)</p>																		
④	押付レベル	<p>・各ポイントの押付レベルを設定します。</p> <p>[入力方法] ■設定セル入力 “押付レベル”セルに、直接数値を入力します。 入力後、<b>ENTER</b>キーで確定してください。</p>	<p>☆〈設定入力範囲〉 モードHのみ：1 ～ 10 ※詳しくは、本体取扱説明書を参照してください。</p>																		
⑤	ティーチング設定エリア	<p>・ティーチング設定を行ないます。</p> <p>※②位置設定項目を参照してください。</p>																			
⑥	パラメータ	<p>・設定可能なパラメータの表示と変更をします。 値セルが、現在設定されている値です。</p> <p>[パラメータ変更方法] 変更したいパラメータの値にセルを合わせ、直接数値を入力します。入力後、<b>ENTER</b>キーで確定してください。</p>	<p>☆〈設定入力範囲〉 設定範囲列の数値内で入力してください。</p> <p>☆パラメータNo.0 (アクチュエータタイプ) は、パラメータ設定画面からは変更できません。 [ツール]—[初期化(パラメータ)]、で行なってください。</p>																		

## 4-4. 運転エリアの操作方法

操作画面内の運転エリアの詳細について説明します。

各種設定（ポイント/パラメータ）終了後、[ツール]－[送信（ポイント）] / [送信（パラメータ）] でコントローラにデータを送信してください。未送信のままですと、サポートソフトで設定した通りには作動しません。

[設定画面]

① : 原点復帰ボタン      ③ : GO-P1 ボタン  
② : GO-P0 ボタン      ④ : STOP ボタン

現在位置表示ボックス

[機能説明]

No.	名称	操作方法	注意
①	原点復帰	<ul style="list-style-type: none"> <li>原点復帰を行ないます。</li> </ul> <p>運転エリアー <b>原点復帰</b> ボタンをクリックすると、原点位置に移動します。</p>	☆原点復帰位置を変更している場合は、一度、正規原点に移動した後、設定位置に移動します。
②	GO-P0	<ul style="list-style-type: none"> <li>設定した条件で作動します。</li> </ul> <p>運転エリアー <b>GO-P0</b> ボタンをクリックすると、設定エリアで選択したPNT No.0のポイント、および、パラメータに従い作動します。</p>	
③	GO-P1	<ul style="list-style-type: none"> <li>設定した条件で作動します。</li> </ul> <p>運転エリアー <b>GO-P1</b> ボタンをクリックすると、設定エリアで選択したPNT No.1のポイント、および、パラメータに従い作動します。</p>	
④	STOP	<ul style="list-style-type: none"> <li>アクチュエータを停止及び励磁を切ります。</li> </ul> <p>運転エリアー <b>STOP</b> ボタンをクリックするとアクチュエータが停止し、励磁がOFFします。</p>	☆原点未了状態になりますのでSTOPを入力した後は原点復帰を行なってください。

内容についてのご不明な点や技術的なご質問がございましたら  
下記へお問い合わせください。

《 問い合わせ 》

株式会社コガネイ 技術サービスセンター

住所：東京都小金井市緑町 3-11-28

TEL：042-383-7172

# iB-Move サポートソフト

取扱説明書

2011 年 7 月 Ver.1.1 X425104

© 株式会社コガネイ

本書の内容の一部もしくは、全てを無断で  
複写・転写することを禁じます。



**株式会社コガネイ**

技術サービスセンター

**TEL 〈042〉 383-7172**