

**KOGANEI**

**iB-Move  
サポートソフト**

---

**取扱説明書** Ver.1.1

---

# 目次

<b>1. ソフト概要</b>	
1-1. 概要	2
1-2. 使用環境条件	2
<b>2. 使用前の準備</b>	
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
<b>3. ソフト起動</b>	
3-1. ソフト起動～ COM 選択の手順	6
<b>4. 操作</b>	
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。

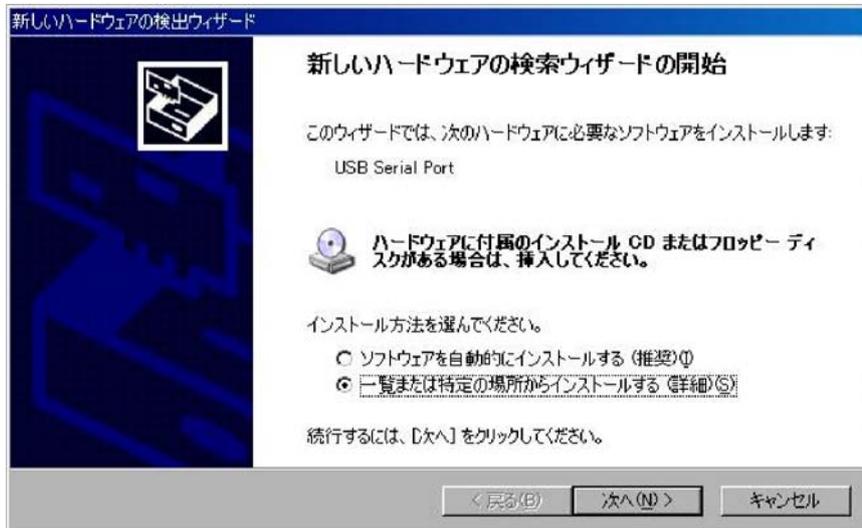
## 2-2. パソコンと USB-RS485 変換器の接続

### ■ ドライバインストール方法

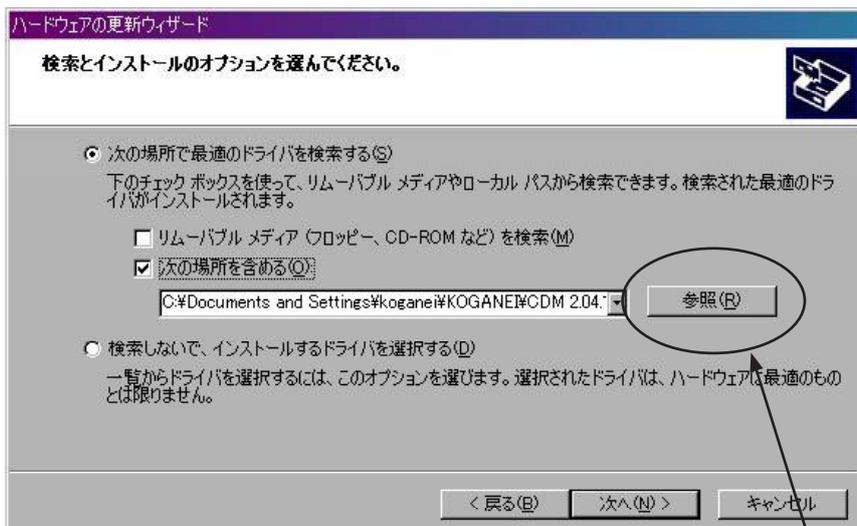
- ① USB-RS485変換器とパソコンをUSBケーブルにて接続します。

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。

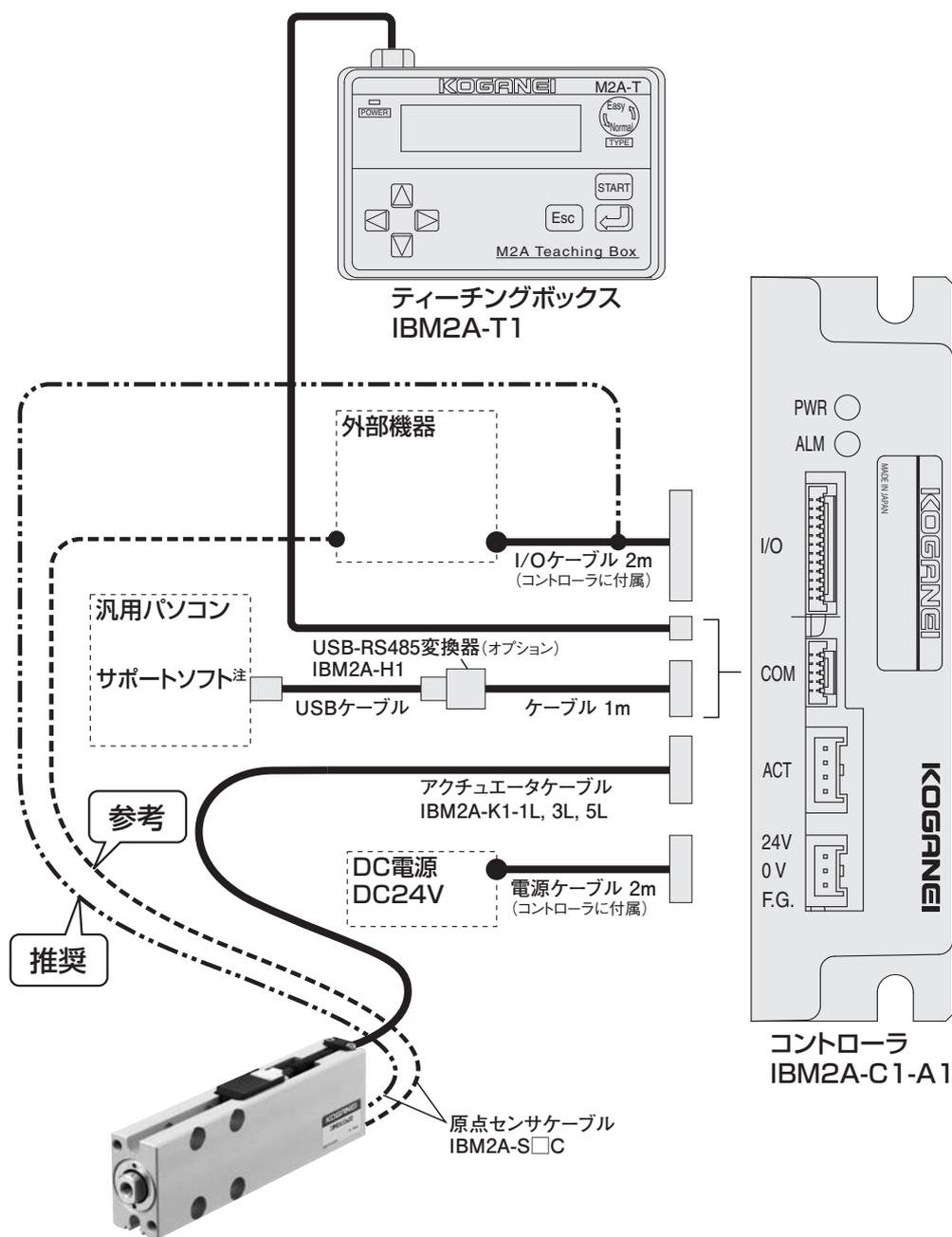
- ④ 「次へ」ボタンを押すとインストールが開始され、ドライバのインストールが完了します。

## 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

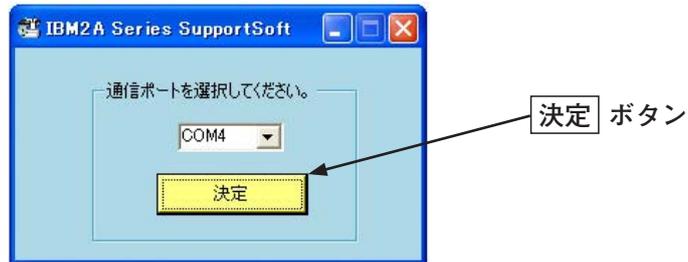
「iB-Move\_SupportSoft.exe」をダブルクリックし、ソフトを立ち上げます。

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。

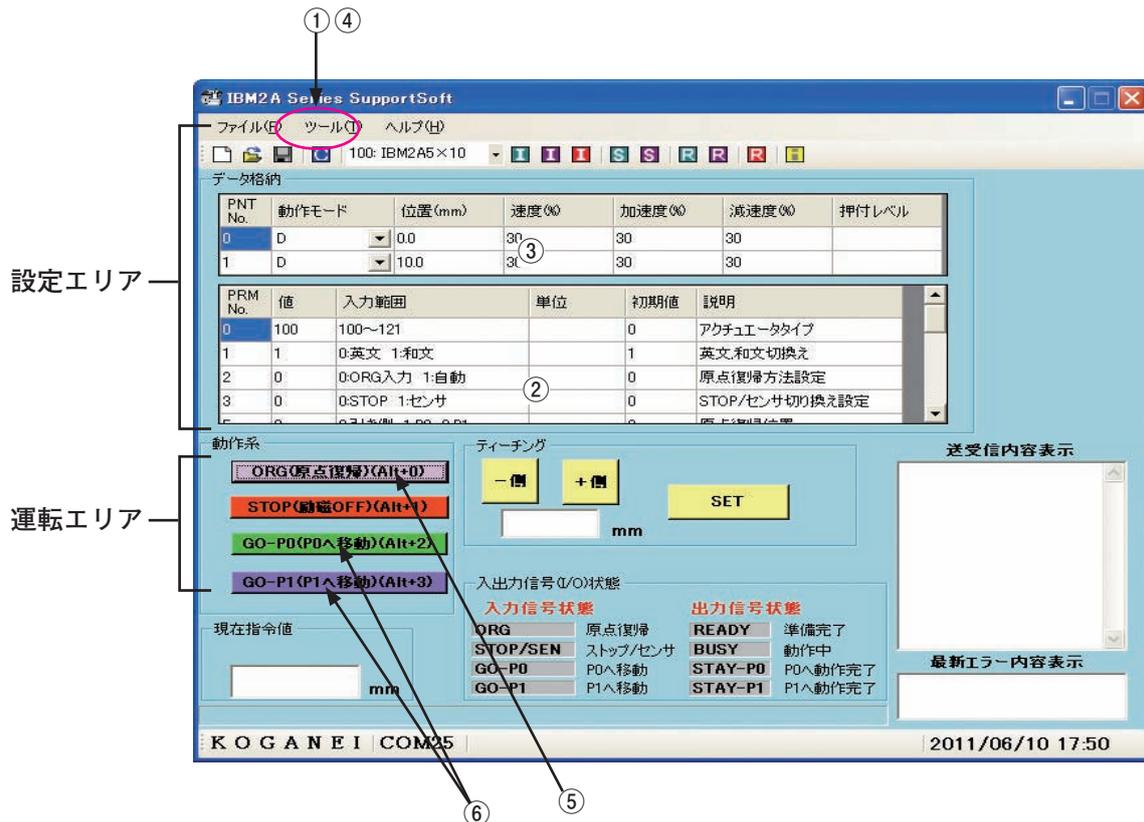
注: 必ず、接続したアクチュエータのアクチュエータ番号で設定してください。

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。

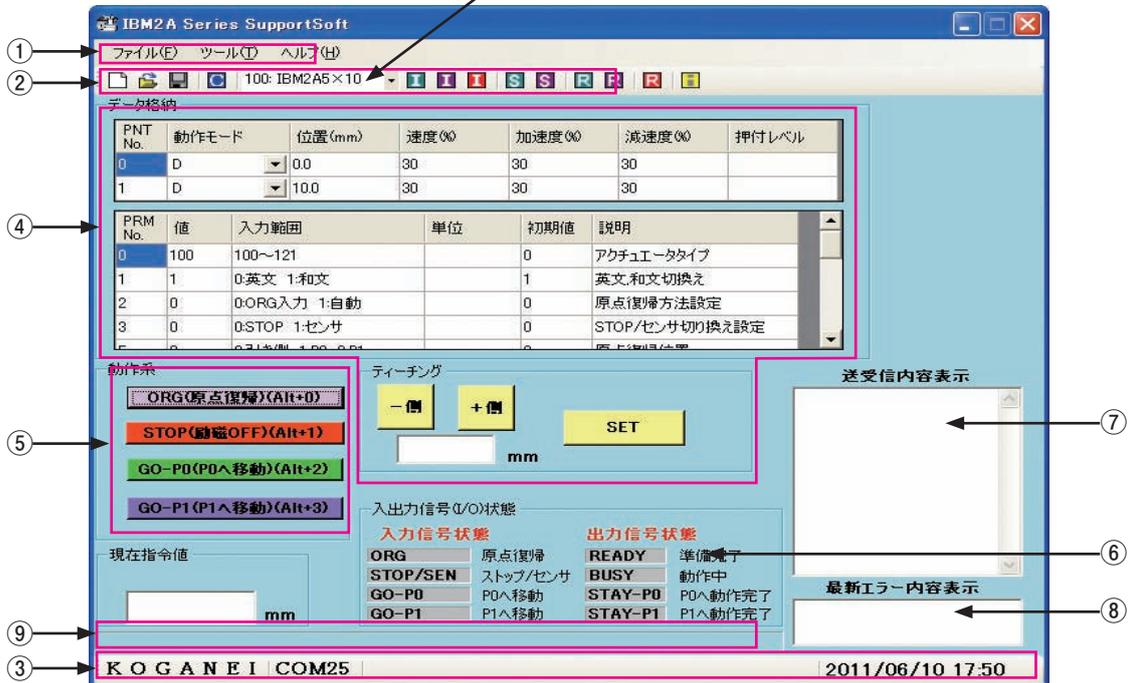


## 4-2. サポートソフト操作画面

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

アクチュエータタイプ選択欄



- |           |                 |
|-----------|-----------------|
| 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</li> <li>・新規作成 : 画面上的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>

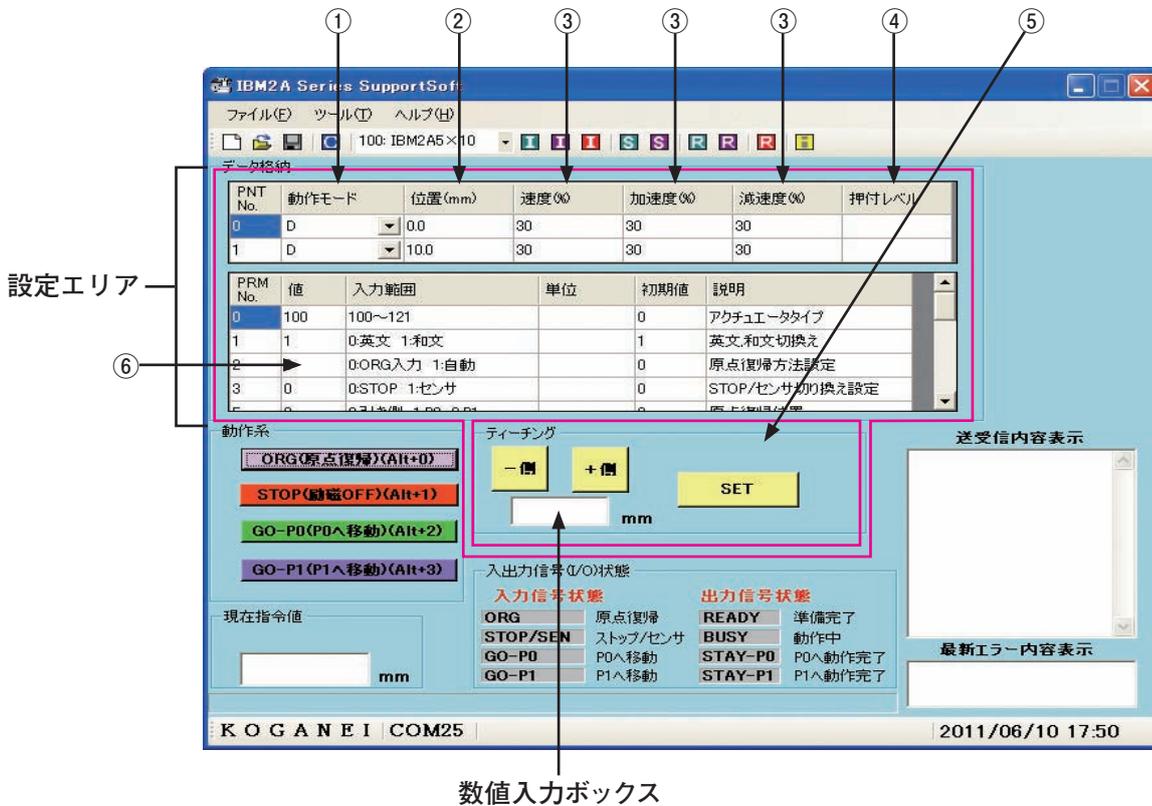
No.	名称	意味														
①	メニューバー	<p>■ ツール</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>送信 (ポイント) : コントローラへポイントを送信します。</li> <li>送信 (パラメータ) : コントローラへパラメータを送信します。</li> <li>受信 (ポイント) : コントローラからポイントを受信します。</li> <li>受信 (パラメータ) : コントローラからパラメータを受信します。 アクチュエータタイプ選択欄が、受信されたアクチュエータタイプに変更されます。また、アクチュエータタイプに沿って操作画面 (パラメータ初期値・入力範囲等) も変更になります。</li> <li>初期化 : ポイント/パラメータ/エラー履歴を初期化します。 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。</li> </ul> <table border="1"> <thead> <tr> <th>形式</th> <th>IBM2A5×10- □-□</th> <th>IBM2A5×20- □-□</th> <th>IBM2A10×20- □-□</th> <th>IBM2A10×30- □-□</th> <th>IBM2A16×32- □-□</th> <th>IBM2A16×48- □-□</th> </tr> </thead> <tbody> <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> </tbody> </table> <ul style="list-style-type: none"> <li>COM設定 : 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。 (3-1. ソフト起動～COMポート選択の手順)</li> <li>エラー履歴表示 : 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。 (⑧アラーム・エラー表示エリアに表示されます。)</li> </ul> <p>■ ヘルプ</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>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。</li> </ul>	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	<p>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。</p> <p>[ファイル]</p> <p> 新規作成  開く<sup>注1</sup>  保存</p> <p>[通信]</p> <p> COM設定</p> <p>[初期化]</p> <p> 初期化:ポイント (深緑)</p> <p> 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;</p> <p> 初期化:エラー履歴 (赤)</p> <p>[送信]</p> <p> 送信:ポイント (深緑)  送信:パラメータ (紫)</p> <p>[受信]</p> <p> 受信:ポイント (深緑)  受信:パラメータ (紫)<sup>注4</sup></p> <p> 受信:エラー履歴 (赤)</p> <p>[その他]</p> <p> バージョン情報取得</p> <p>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。</p> <p>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。</p> <p>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。</p> <p>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。</p>														



### 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" style="width: 100%; text-align: center;"> <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												

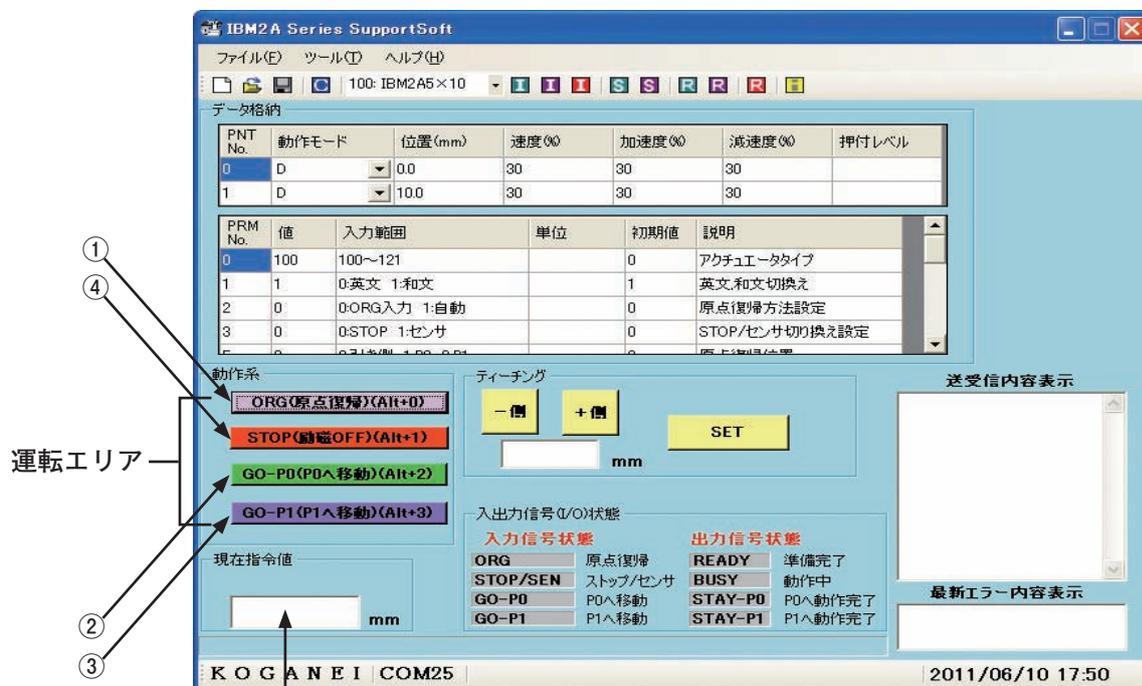
No.	名称	操作方法	備考																		
②	位置	<ul style="list-style-type: none"> <li>各ポイントの位置を入力します。 位置の入力方法は、2種類あります。</li> </ul> <p>[入力方法]</p> <p>■設定セル直接入力 “位置”セルに、直接数値を入力します。 入力後、<b>ENTER</b>キーで確定してください。</p> <p>■ティーチングプレイバック ティーチング設定エリア内のティーチングプレイバックボタン<b>[-側]</b> <b>[+側]</b>によりアクチュエータを動作させ位置を設定します。</p> <p>&lt;手順&gt;</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>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。</li> <li><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。</li> </ul>	<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 border="1"> <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 border="1"> <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 border="1"> <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	<ul style="list-style-type: none"> <li>各ポイントの速度/加速度/減速度を設定します。</li> </ul> <p>[入力方法]</p> <p>■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	<ul style="list-style-type: none"> <li>各ポイントの押付レベルを設定します。</li> </ul> <p>[入力方法]</p> <p>■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	<ul style="list-style-type: none"> <li>ティーチング設定を行ないます。</li> </ul> <p>※②位置設定項目を参照してください。</p>																			
⑥	パラメータ	<ul style="list-style-type: none"> <li>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。</li> </ul> <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]



現在位置表示ボックス

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

### [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>原点復帰を行いません。</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**