

KOGANEI

**EWシリーズ
サポートソフト**

(EW2C-H-NP、EW2C-H-PN、EW2C-H-CC、EW2C-H-CCD用)

取扱説明書 Ver. 3.0

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	3
2-2 パソコンとコントローラの接続	3
3.コントローラタイプ選択操作	
3-1 ソフト起動時の手順	4
3-2 ソフト起動時のフロー	5
4.基本操作	
4-1 操作手順	8
4-2 サポートソフト操作画面	8
4-3 メイン画面操作方法	
4-3-1 データエリアの操作方法	11
4-3-2 特殊機能エリア操作方法	13
4-3-3 運転及び現在位置エリア操作方法	14
4-4 フリーコマンド送受信画面操作方法	15
4-5 一括モニタ画面操作方法	16
4-6 ティーチング設定画面操作方法	17
5.付録	
5-1 コントローラ対応アクチュエータおよびアクチュエータ番号	18
5-2 各機種のポイントデータ入力範囲	19
5-3 改定履歴	21

※ 本体・コントローラの詳細につきましては、エレウェーブシリーズ
電動ハンドフラットタイプ取扱説明書(X435170)
電動薄形スライダ取扱説明書(X435295)
をご参照ください。

1. ソフト概要

1-1 概要

本ソフトはエレウェーブシリーズコントローラEW2Cと通信を行ない、アクチュエータの作動設定・運転状態表示を行ないます。

■ 運転データの設定

作動位置、速度等の運転データを入力、編集し、ファイルの保存を行ないます。

■ 運転

設定したデータに基づき、運転のスタート、ストップ、原点復帰を行ないます。

■ 表示

現在位置表示や現在のI/O入力、エラー表示を行ないます。

1-2 使用環境条件

■ 対象アクチュエータ

EW2H□□、EW2G□□

■ 作動環境

・基本ソフトウェア

Windows XP(SP3), Windows Vista, Windows 7, Windows 8, Windows 8.1, Windows 10

・コンピュータシステム

□コンピュータ本体:

Microsoft社が推奨するプロセッサ

□メモリ:

Microsoft社が推奨するメモリ容量(1GB以上)

□ハードディスクの空容量:

100MB以上

□ディスプレイ:

解像度800×600以上(1024×768以上推奨)

□シリアルポート:

USBポート使用可能のこと

※通信の際にRS-485シリアル通信を使用するため、USBポート(別途、USB-RS485変換器(IBM2A-H1)を使用)が必要となります。

□その他:

「Microsoft .NET Framework Version 4.0」がインストールされていること

※インストールされていない場合は、弊社HPより、「dotNetFx40_Client_x86_x64.exe」をダウンロードし、インストールしてください。

IBM2A-H1用の「USB-RS485変換器ドライバ」がインストールされていること

※インストールされていない場合は、弊社HPより、「CDM21228_Setup.exe」をダウンロードし、インストールしてください。

「CDM2****_Setup.exe」の番号違い(バージョン違い)がインストールされている場合、古いバージョン(数字が小さいもの)では誤動作することがあります。

「CDM21228_Setup.exe」、または最新バージョン(数字が大きいもの)を推奨します。

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

EW2C_SupportSoft_Ver****.zipファイル(****はバージョンによって異なります)を解凍し、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

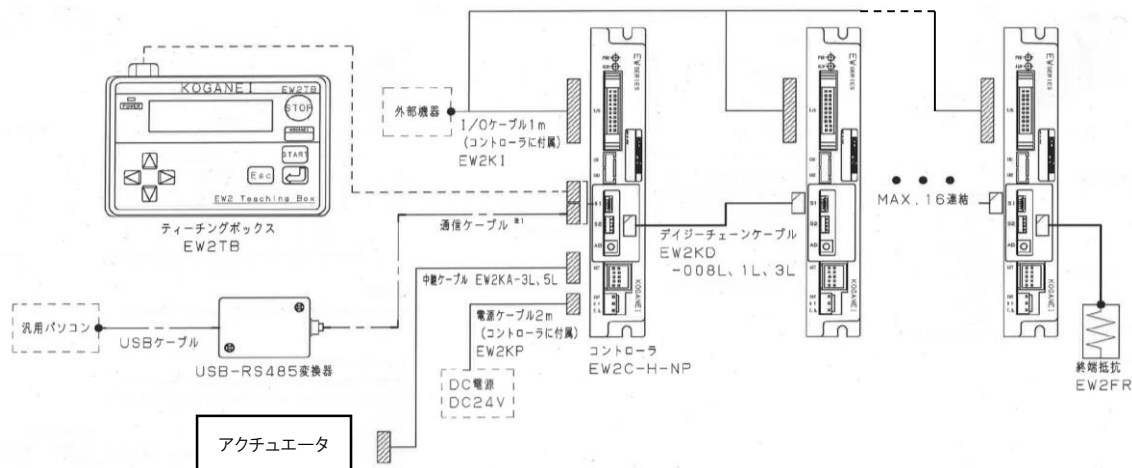
- ①Windowsの[設定]－[コントロールパネル]－[アプリケーションの追加と削除]でソフト一覧の中から「EW2C_SupportSoftware」を選択し、追加と削除ボタンをクリックします。
- ②削除用プログラムが起動します。画面に表示される指示に従って、削除してください。

■ 通信用アディショナルパーツ(別売部品)

名称	形式	仕様	製品説明
USB-RS485変換器	IBM2A-H1	USB ケーブル付き(mini-B)	EW2CコントローラとUSB搭載のパソコンを接続する際に使用します。(使用する際は弊社ホームページより USB-RS485 変換器ドライバをダウンロードしインストールを行ってください。)
	IBM2A-H1-N	USB ケーブル無し	
通信ケーブル	EW2KD-008L	長さ 80mm	EW2C コントローラ間を接続する際に使用します。
	EW2KD-1L	長さ 1000m	
	EW2KD-3L	長さ 3000m	
	EW2KN-1L	長さ 1000m	EW2CコントローラとPLCのRS485 シリアル通信ユニットを接続する際に使用します。
	EW2KN-3L	長さ 3000m	
終端抵抗コネクタ	EW2FR		終端の EW2C コントローラに接続します。

2-2 パソコン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“S1”コネクタへ接続してください。
- USB-RS485変換器1台に対し、コントローラを最大16台接続することができます。(ディジーチェーン接続)
- ディジーチェーン接続する場合、アドレス設定はコントローラ前面に搭載のロータリースイッチにて重複が無いように0～F に割当ててください。
- ディジーチェーン内にアドレスの重複がある場合、返信データが衝突し正しく通信が行えません。
- (スイッチを使用せずパラメータでアドレス変更可能ですが、その際はUSB-RS485変換器とコントローラを1対1で接続し、アドレスを変更してください。また、表示スイッチとアドレスが異なるため注意してください。)



3.コントローラタイプ選択操作

3-1 ソフト起動時の手順

本サポートソフトは、起動時にCOMポートの取得を行います。

使用するCOMポートを選択してください。(使用可能なCOMポート番号は150以内です。)

次に、言語を選択してください。

■オンライン接続(サポートソフトとコントローラが通信状態)の場合

- 1)ソフト起動後、自動的に16台のコントローラと通信を開始します。
- 2)通信可能なコントローラのうち、一番若いUSB485アドレスが選択され、メイン画面へ移動します。

■オンライン状態(サポートソフトのみ通信状態)の場合

- 1)ソフト起動後、自動的に16台のコントローラと通信を開始します。
- 2)コントローラからの返信が無いことを確認して、コントローラ選択画面へ移動します。
- 3)ご使用になるコントローラで接続する本体形式、USB485アドレスを選択し、決定ボタンを押してください。
- 4)メイン画面へ移動します。

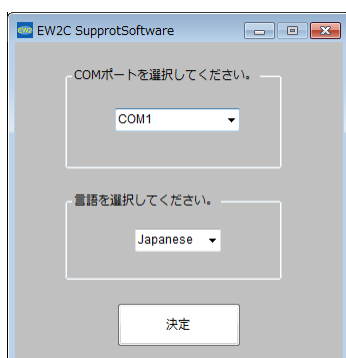
■オフライン状態(Not connected選択)の場合

- 1)コントローラからの返信が無いことを確認して、コントローラ選択画面へ移動します。
- 2)ご使用になるコントローラで接続する本体形式、USB485アドレスを選択し、決定ボタンを押してください。
- 3)メイン画面へ移動します。

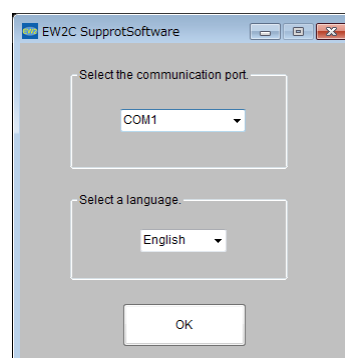
注1:オンラインの場合で、コントローラ選択画面へ移動した場合は、サポートソフトとコントローラが通信状態になっていません。コントローラ電源、接続およびコネクタを点検してください。

■言語選択

Japanese選択の場合



English選択の場合



本取説では、日本語 (Japanese)を選択した際の画面にて機能を説明します。

英語(English)を選択した場合とは、表記やメッセージのみ異なりますが、機能や流れは同じです。

3-2 ソフト起動時のフロー

ソフトを立ち上げると通信ポート選択画面が表示されます。

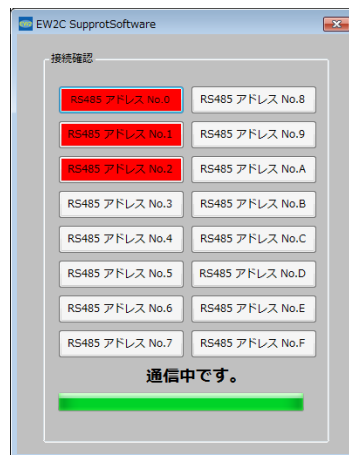
＜オンライン接続（サポートソフトとコントローラが通信状態）の場合＞

COM ポートおよび言語
選択画面
(ソフト初期画面)



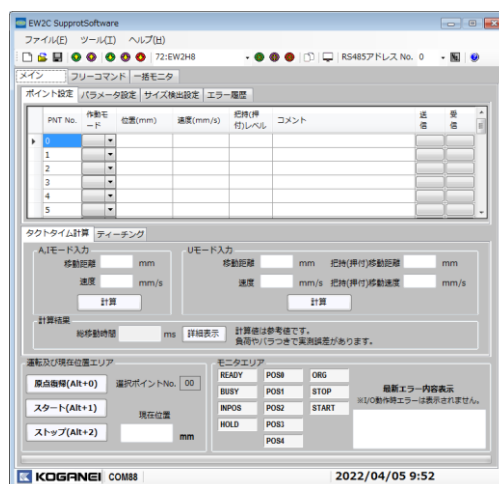
COM ポートおよび言語を選択。
コントローラとの通信が成功すると赤く色が付きます。

接続確認画面
(ソフト初期画面)
赤: 接続
白: 未接続



通信可能なコントローラのうち、一番若い RS485 アドレスが選択され、サポートソフトの操作画面が自動的に表示されます。

メイン画面



※EW2C-H を単品購入した場合、PRM0=72 (EW2H8) に設定されています。
他形式を購入した場合はパラメータを初期化してからご使用ください。

＜オンライン状態（サポートソフトのみが通信状態）の場合＞

COM ポートおよび言語
選択画面
(ソフト初期画面)

COM ポートおよび言語を選択。
コントローラとの通信が成功すると赤く色が付きます。

接続確認画面
赤: 接続
白: 未接続

機種選択画面
使用になる本体形式、
RS485 アドレスを
選択します。

選択した RS485 アドレス、本体形式に設定されます。

メイン画面

サポートソフトとコントローラが通信状態になっていません。
意図せずこの状態になる場合は、コントローラ電源、接続およびコネクタを点検してください。

<オフライン状態(Not connected選択)の場合>

COMポートおよび言語
選択画面
(ソフト初期画面)

機種選択画面
使用になる本体形式、
RS485 アドレスを
選択します。

選択した RS485 アドレス、本体形式に設定されま
す。

メイン画面

データや、サポートソフトのバージョン情報確認のみ実行可能です。

4. 基本操作

4-1 操作手順

操作手順について説明します。

1) 所定のアクチュエータ番号に合わせ、パラメータの初期化を行ないます。

(コントローラを単品購入した場合は、必ず行なってください。)

2) データエリアのパラメータで、使用条件等を設定します。

3) データエリアにて、仮想原点を設定します。

(正規原点と同じならば、設定の必要はありません。)

4) データエリアにて、ポイントデータを入力します。

5) ポイントデータおよび、パラメータデータを送信します。

6) 運転エリアで、原点復帰を行ないます。

7) 設定エリアにて、作動したいポイントNo.の行を選択します。

8) 運転エリアのスタートボタンで作動させます。

※他のポイントデータNo.を作動させる場合は、6)～7)の操作をしてください。

注意

運転モード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。

通信異常等で、ソフトのストップ機能がきかなくなる場合があります。

4-2 サポートソフト操作画面

The screenshot shows the EW2C Support Software interface. The window title is "EW2C SupportSoftware". The menu bar includes "ファイル(E)", "ツール(I)", and "ヘルプ(H)". The toolbar contains icons for file operations and system functions. The status bar at the bottom shows "KOGANEI COM88" and the date/time "2022/04/05 9:25".


















Numbered callouts point to the following components:

- ①: メニューバー (Menu Bar)
- ②: ツールバー (Toolbar)
- ③: ステータスバー (Status Bar)
- ④: 機能切り替えタブ (Function Switching Tab)
- ⑤: データエリア (Data Area)
(データ切り替えタブ) (Data Switching Tab)
- ⑥: 特殊機能エリア (Special Function Area)
(特殊機能タブ) (Special Function Tab)
- ⑦: 運転及び現在位置エリア (Operation and Current Position Area)
- ⑧: モニタエリア (Monitor Area)

The interface is divided into several sections:

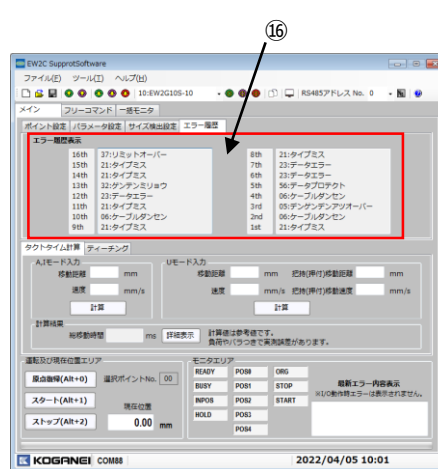
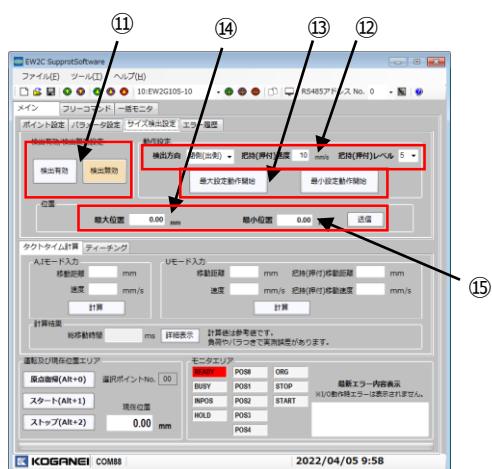
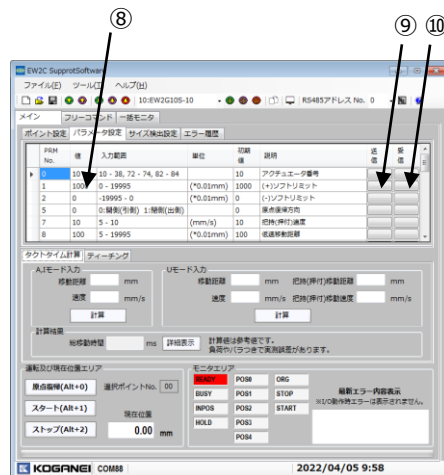
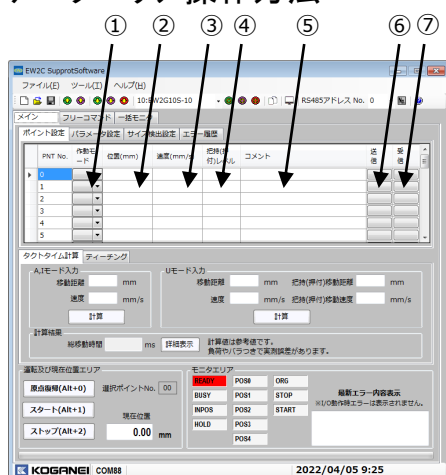
- ポイント設定 (Point Setting):** A table with columns: PNT No., 作動モード (Operation Mode), 位置(mm) (Position), 速度(mm/s) (Velocity), 把持(押付)レベル (Grip/Press Level), コメント (Comment), 送信 (Transmit), and 受信 (Receive). The table lists points 0 through 5.
- タクトタイム計算 (Takt Time Calculation):** Includes input fields for A,Iモード入力 (A,I Mode Input) and Uモード入力 (U Mode Input) with sub-fields for 移動距離 (Move Distance) and 速度 (Velocity). It also has buttons for 計算 (Calculate) and 計算結果 (Calculation Result).
- 運転及び現在位置エリア (Operation and Current Position Area):** Contains buttons for 原点復帰(Alt+0) (Return to Origin), スタート(Alt+1) (Start), and ストップ(Alt+2) (Stop). It also shows 選択ポイントNo. (Selected Point No.) and 現在位置 (Current Position).
- モニタエリア (Monitor Area):** Displays status indicators like READY, BUSY, INPOS, HOLD, POS0, POS1, POS2, POS3, POS4, and buttons for ORG, STOP, and START. It also includes a section for 最新エラー内容表示 (Latest Error Content Display).

No.	名 称	意 味
①	メニューバー	<p>プルダウンメニュー第一階層メニューが表示されます。 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> <p>■ ファイル</p> <ul style="list-style-type: none"> ・新規作成:画面上の設定値を削除して初期状態にします。 ・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。 ・保存:設定値を保存します。 ・終了:プログラムを終了します。 <p>※ ファイルにはコメントを記入できますが、コメント文はコントローラには記憶されません。</p> <p>■ ツール</p> <ul style="list-style-type: none"> ・一括送信(ポイント) :コントローラへポイントデータを送信します。 ・一括送信(パラメータ) :コントローラへパラメータデータを送信します。 ・一括受信(ポイント) :コントローラからポイントデータを受信します。 ・一括受信(パラメータ) :コントローラからパラメータデータを受信します。 ・エラー履歴表示 :過去16件のエラー履歴を表示します。 ・初期化(ポイント) :ポイントデータを初期化します。 ・初期化(パラメータ) :パラメータデータを初期化します。 パラメータデータ初期化の際は、機種を選択してください。 ・初期化(エラー履歴) :エラー履歴データを初期化します。 ・照合 :サポートソフト上の設定値(ポイントおよびパラメータ)と、 コントローラ内のデータを比較照合します。 ・COM設定 :COMポート設定画面が表示され、COMポート設定を行うことができます。 ・RS485アドレス取得番号 :接続されているコントローラのRS485アドレスを取得します。 <p>■ ヘルプ</p> <ul style="list-style-type: none"> ・バージョン情報の表示

No.	名 称	意 味
②	ツールバー	<p>最もよく使う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>  新規作成  開く^{注1)}  保存 </p> <p>  送信(ポイント)  送信(パラメータ) </p> <p>  受信(ポイント)  受信(パラメータ)^{注2)}  受信(エラー履歴) </p> <p>  初期化(ポイント) </p> <p>  初期化:(パラメータ)^{注3)} <アクチュエータタイプ選択欄^{注4)}> </p> <p>  初期化(エラー履歴) </p> <p>  照合  COM設定 </p> <p>  RS485アドレス取得^{注5)} <アドレス No.欄> </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パラメータ初期値や入力範囲も変更になります。 </p> <p> 注2) 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パラメータ初期値や入力範囲も変更になります。 </p> <p> 注3) 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> 注4) アクチュエータタイプ選択欄を変更すると、アクチュエータタイプに沿ってパラメータ初期値や入力範囲も変更になります。 </p> <p> 注5) 取得された RS485 アドレス番号は、 ボタン左隣の「RS485 アドレス No.」欄に表示されます。選択したいコントローラの RS485 アドレスを、「RS485 アドレス No.」欄から選択してください。 </p>
③	ステータスバー	・接続ポート名 ・日付 ・時間
④	機能切り替えタブ	<ul style="list-style-type: none"> ・タブを切り替えることでメイン画面の機能が切り換わります。 ・メイン画面タブ: データの送受信、運転やエラー確認など、基本機能を行います。 ・フリーコマンド送受信画面タブ: コマンドを自由に送受信することが出来ます。 ・一括モニタ画面タブ: 接続されているコントローラ全てのモニタを行います。
⑤	データエリア	<ul style="list-style-type: none"> ・タブを切り替えることでデータエリアの機能が切り換わります。 ・ポイント設定タブ: ポイントデータの設定を行います。送受信も可能です。 ・パラメータ設定タブ: パラメータデータの設定を行います。送受信も可能です。 ・サイズ検出設定タブ: サイズ検出に関する設定を行います。 ・エラー履歴取得タブ: エラー履歴取得を行います。
⑥	特殊機能エリア	<ul style="list-style-type: none"> ・タブを切り替えることで特殊機能エリアの機能が切り換わります。 ・タクトタイム計算タブ: 入力した移動距離や速度でのタクトを計算します。 なお、値は参考値です。 ・ティーチング設定タブ: ティーチングによるポイント位置や仮想原点位置の設定を行います。
⑦	運転及び現在位置エリア	・設定したデータに基づき、運転のスタート、ストップおよび、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。
⑧	モニタエリア	<ul style="list-style-type: none"> ・READY, BUSY, INPOS, HOLD 信号の出力状態を表示します。 ・ORG, STOP, START 信号の入力状態を表示します。 ・POS0～4 : ポイント設定入力POS0～4の入力状態を表示します。 ・最新エラー内容表示ボックスにて、発生したエラー内容を表示します。 新しいエラーが発生した場合は上書きされます。

4-3 メイン画面操作方法

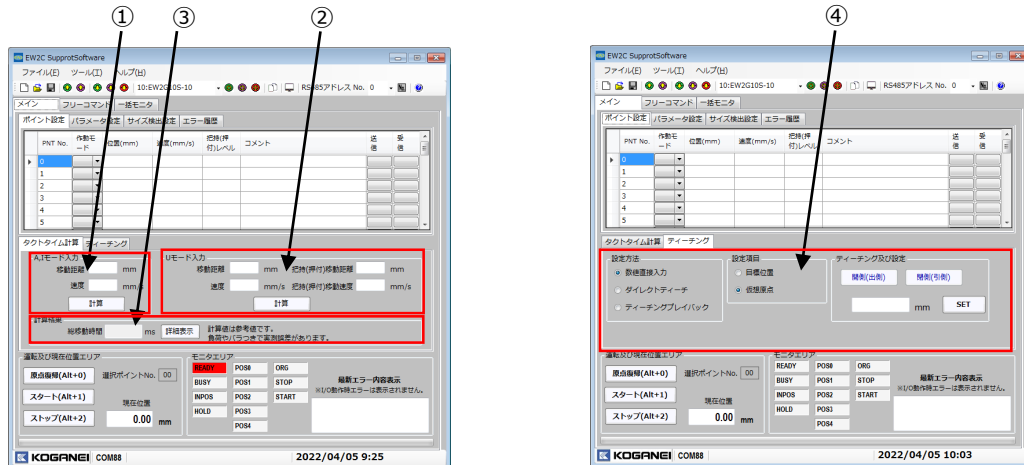
4-3-1 データエリア操作方法



- | | |
|--------------|----------------------|
| ①: 作動モード | ⑪: サイズ検出機能有効
無効設定 |
| ②: 位置 | ⑫: サイズ検出動作設定 |
| ③: 速度 | ⑬: 最大(最小)設定動作
開始 |
| ④: 把持(押付)レベル | ⑭: 最大(最小)位置入力 |
| ⑤: コメント | ⑮: 最大(最小)位置設定 |
| ⑥: ポイント単送信 | ⑯: エラー履歴表示取得
画面 |
| ⑦: ポイント単受信 | |
| ⑧: パラメータ | |
| ⑨: パラメータ単送信 | |
| ⑩: パラメータ単受信 | |

No.	名 称	操 作 方 法	注 意
①	作動モード	・ポイントデータのモードを選択します。	・各機種のポイントデータ入力範囲は、「5-2 各機種のポイントデータ入力範囲」参照。
②	位置	・ポイントデータの位置を入力します。	
③	速度	・ポイントデータの速度を入力します。	
④	把持(押付)レベル	・ポイントデータの把持(押付)レベルを入力します。	
⑤	コメント	・ポイントデータのコメントを入力します。	・コメントはコントローラに送信しません。 また、ポイント初期化の際に消えます。 ・半角「”」は使用しないでください。
⑥	ポイント単送信	・指定ポイントのみ送信します。 ・モードが空の場合はポイントデータを削除します。	
⑦	ポイント単受信	・指定ポイントのみ受信します。	・コメントはそのまま残ります。
⑧	パラメータ	・パラメータデータを入力します。	
⑨	パラメータ単送信	・指定パラメータのみ送信します。	
⑩	パラメータ単受信	・指定パラメータのみ受信します。	
⑪	サイズ検出機能有効無効設定	・サイズ検出を行うかどうか選択します。	・設定値はパラメータ画面と連動します。
⑫	サイズ検出動作設定	・サイズ検出動作時の設定を入力します。 (検出方向、把持(押付)速度、把持(押付)力)	・把持(押付)速度の入力範囲は「5-2 各機種のポイントデータ入力範囲」参照。
⑬	最大(最小)設定動作開始	・最大(最小)設定動作を開始します。	・最大(最小)設定動作後は自動的に値が記録されます。
⑭	最大(最小)位置入力	・サイズ検出位置入力します。	
⑮	最大(最小)位置設定	・サイズ検出位置を送信します。	
⑯	エラー履歴表示取得画面	・取得したエラー履歴を表示します。	・1st が最新エラーで、エラー番号が大きくなるほど、過去のエラーになります。

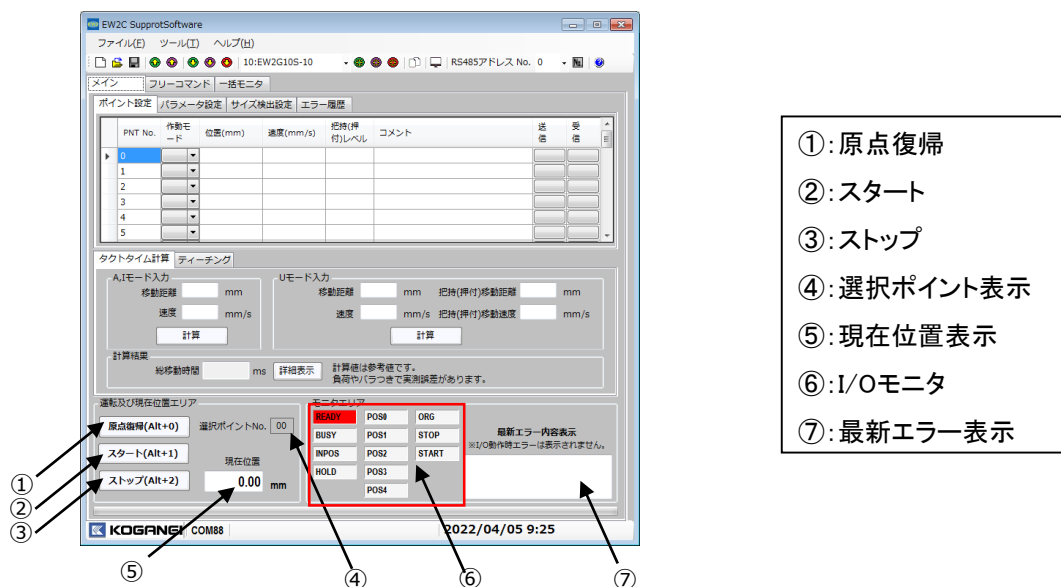
4-3-2 特殊機能エリア操作方法



- ①: A.Iモード計算
- ②: Uモード計算
- ③: 計算結果
- ④: ティーチング

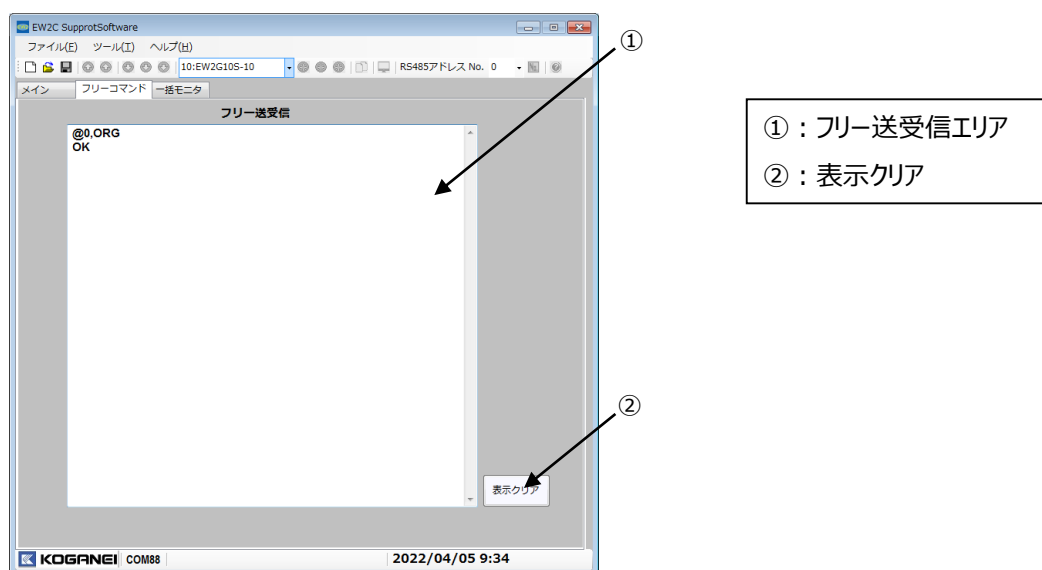
No.	名 称	操 作 方 法	注 意
①	A.I モード計算	・移動距離、移動速度を入力し、計算ボタンを押すことで、計算結果欄に総移動時間が表示されます。	・入力範囲はありません。 ・選択機種は、サポートソフト上部に表示されている機種になります。
②	U モード計算	・移動距離、移動速度、把持(押付)移動距離、把持(押付)移動速度を入力し、計算ボタンを押すことで、計算結果欄に総移動時間が表示されます。	・入力範囲はありません。 ただし、把持(押付)速度に減速できない値の場合はエラーになります。 ・選択機種は、サポートソフト上部に表示されている機種になります。
③	計算結果	・A.I モード計算、U モード計算で計算ボタンを押されると、総移動時間が表示されます。 詳細表示ボタンを押すと、加減速時間や距離といった詳細な内容が表示されます。	・A.I モード計算、U モード計算で計算ボタンを押したときのデータがそのまま残りますので、機種を変更して計算結果を確認したい場合は、再度 A.I モード計算、U モード計算の計算ボタンを押してください。
④	ティーチング	ティーチングを行います。	ティーチングに関しましては 4-6 項で説明します。

4-3-3 運転及び現在位置エリア操作方法



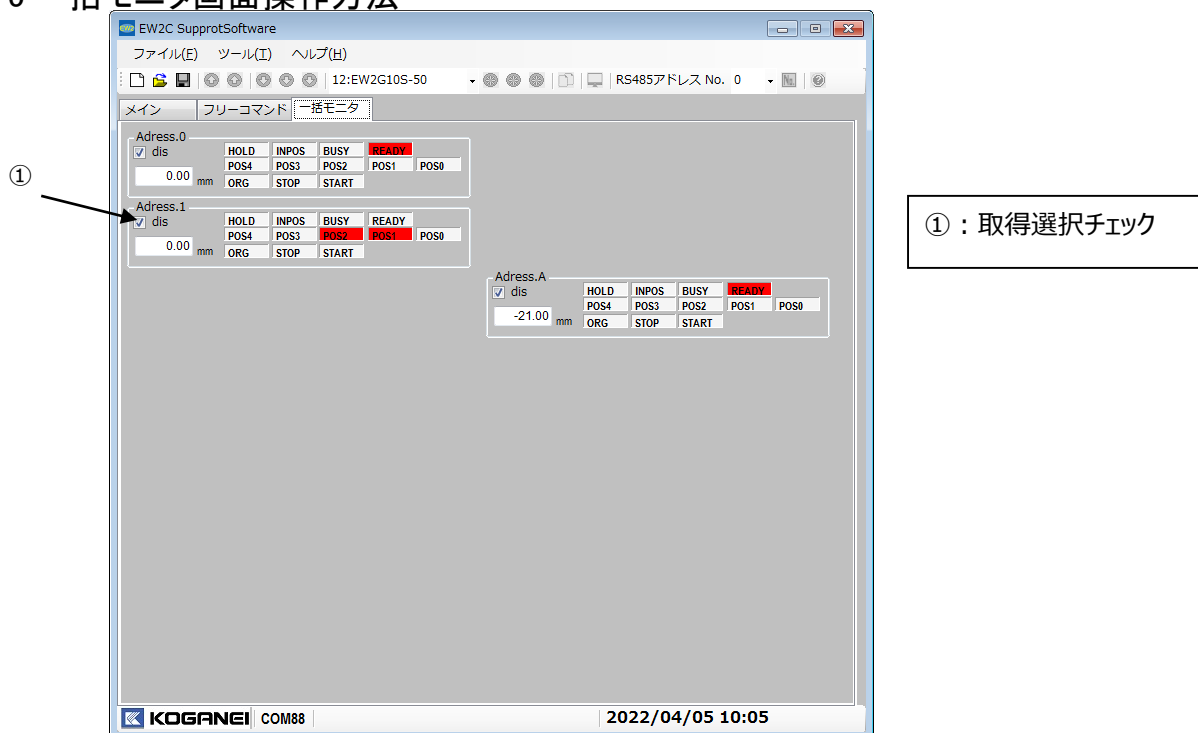
No.	名 称	操 作 方 法	注 意
①	原点復帰	・原点復帰を行ないます。	
②	スタート	・ポイント移動を行ないます。 ポイントNo.は、設定エリアで選択したポイントNo.となります。	・選択ポイント表示に No.が表示されます。
③	ストップ	・作動を停止させます。	
④	選択ポイント表示	・選択されているポイントデータが表示されます。ティーチング設定時にも有効です。	
⑤	現在位置表示	・現在位置を表示します。	
⑥	I/O モニタ	・各 I/O 状態を表示します。 赤色: 信号 ON 白色: 信号 OFF 橙色: 通信 OFF または 更新 OFF または通信ミス	・モニタ表示は通常 0.5 秒程度の更新周期となります。リアルタイム表示ではなく参考程度のモニタとなります。 ・ただし、サポートソフトからの原点復帰やスタート時はより早い周期で更新されます。
⑦	最新エラー内容表示	・エラーまたはアラームが発生した場合、ストップ入力またはストップコマンドを入力した場合に、発生したときのパソコン時間と共にこれらの内容が表示されます。	・オフライン時に発生した内容は表示されません。

4-4 フリーコマンド送受信画面操作方法



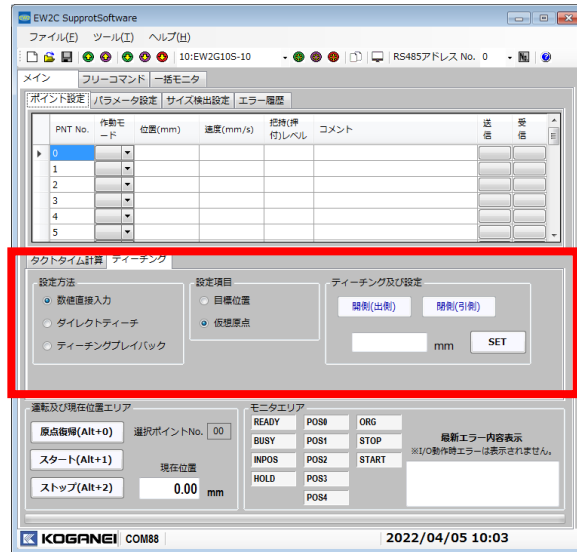
No.	名 称	操 作 方 法	注 意
①	フリー送受信エリア	<ul style="list-style-type: none"> ・ハイパーターミナルのように、直接コマンドを入力することができます。コマンドにつきましては、各コントローラの取扱説明書を参照ください。 ※フリー送受信エリアは最大27行です。 27行を超えると、古いほうから削除されます。 	
②	表示クリア	<ul style="list-style-type: none"> ・フリー送受信エリアをクリアします。 	

4-5 一括モニタ画面操作方法



No.	名 称	操 作 方 法	注 意
	一括モニタ画面	<ul style="list-style-type: none"> ・接続されているコントローラの現在位置、I/O状態を一括で取得します。 <p>＜I/O 状態＞</p> <ul style="list-style-type: none"> 赤色: 信号 ON 白色: 信号 OFF 橙色: 通信 OFF または 更新 OFF または通信ミス 	約 1 秒周期でモニタします。
①	取得選択チェック	<ul style="list-style-type: none"> ・取得有無を選択します。チェックがあるアドレスのみ取得を行ないます。 	電源が入っていないコントローラは、返信を待つためモニタ周期に影響します。取得したものの接続からはずした場合など、取得からはずしたい場合に使用してください。

4-6 ティーチング設定画面操作方法



ティーチング画面

- 1) ティーチングで設定する項目を「目標位置」「仮想原点」から選択します。

設定項目の選択は、設定方法を決めてからでも構いません。

目標位置: ポイント位置を決めます。ポイントNo.は、運転及び現在位置エリアの『選択ポイントNo.』になります。変更する場合はポイントグリッドをマウスで選択してください。

仮想原点: 仮想原点を決めます。

- 2) ティーチング設定方法を「数値直接入力」「ダイレクトティーチ」「ティーチングプレイバック」から選択します。

数値直接入力 : 手打ち入力で位置を決める方法。

ダイレクトティーチ : 手動にて位置を決める方法。

ティーチングプレイバック : 決まった移動距離ずつ移動させて位置を決める方法。

(ボタンを押している間、ティーチ移動させることもできます。)

■数値直接入力の場合

- 3) 「ティーチング及び設定」項目に位置を入力してSETボタンを押します。

その際、データは0.05mm単位となります。

また、マイナス方向の場合はマイナス符号も付けてください。

■ダイレクトティーチの場合

- 3) メッセージに従い、原点復帰を行ないます。

- 4) 原点復帰終了後、手動で位置を合わせてSETボタンを押します。

■ティーチングプレイバックの場合

- 3) 原点復帰終了後、ティーチ移動ボタンで位置を合わせます。

「閉側(引側)」ボタンを押すと閉じ側(引き側)に、「開側(出側)」にボタンを押すと開き側(出側)に移動します。

押し続けると、PRM25で指定した単位移動を繰り返し、3度繰り返しても押し続けている場合は、リミット到達または対象物に当たるまで動き続けます。ボタンの上でマウスを離しても停止します。

- 4) 位置を合わせてSETボタンを押します。

SETボタンを押すと、目標位置の場合、選択ポイントNo. のポイントグリッドに代入されます。

仮想原点の場合、パラメータ書き込みを行います。

ダイレクトティーチ、ティーチングプレイバックの場合は、終了時に原点復帰を行います。

5. 付録

5-1 コントローラ対応アクチュエータおよびアクチュエータ番号

電動ハンドフラットタイプ

アクチュエータ形式	アクチュエータ番号
EW2H8	72
EW2H18	73
EW2H28	74
EW2HL8	82
EW2HL18	83
EW2HL28	84

電動薄形スライダ

アクチュエータ形式	アクチュエータ番号
EW2G10□S-10	10
EW2G10□S-30	11
EW2G10□S-50	12
EW2G10□H-10	15
EW2G10□H-30	16
EW2G10□H-50	17
EW2G12□S-20	20
EW2G12□S-40	21
EW2G12□S-60	22
EW2G12□S-80	23
EW2G12□H-20	25
EW2G12□H-40	26
EW2G12□H-60	27
EW2G12□H-80	28
EW2G16□S-20	30
EW2G16□S-40	31
EW2G16□S-60	32
EW2G16□S-100	33
EW2G16□H-20	35
EW2G16□H-40	36
EW2G16□H-60	37
EW2G16□H-100	38

5-2 各機種のポイントデータ入力範囲

電動ハンドフラットタイプ

モード	アクチュエータ 形式	位置(mm) ※PRM21で可変可能	速度(mm/s)	把持レベル (Uモードのみ)
A、I、U	EW2H8	-5 ~ 5	5 ~ 50	1 ~ 5
	EW2H18	-7 ~ 7		
	EW2H28	-9 ~ 9		
	EW2HL8	-16 ~ 16		
	EW2HL18	-21 ~ 21		
	EW2HL28	-26 ~ 26		

※A、Iモードでは、把持レベル入力は不要です。

モード	アクチュエータ 形式	速度(mm/s)	把持レベル
O、C	EW2H8	5 ～ 20	1 ～ 5
	EW2HL8		
	EW2H18	5 ～ 30	
	EW2HL18		
	EW2H28	5 ～ 20	
	EW2HL28		

※O、Cモードでは、位置入力は不要です。

O、Cモードの速度と把持レベルの入力範囲関係

レベル	EW2H8 EW2HL8 速度(mm/s)	EW2H18 EW2HL18 速度(mm/s)	EW2H28 EW2HL28 速度(mm/s)
1	5 ~ 6	5 ~ 6	5 ~ 6
2	5 ~ 8	5 ~ 10	5 ~ 8
3	5 ~ 10	5 ~ 15	5 ~ 10
4	5 ~ 15	5 ~ 20	5 ~ 15
5	5 ~ 20	5 ~ 30	5 ~ 20

※サイズ検出もO、Cモード同様の入力範囲です。

電動薄形スライダ

モード	アクチュエータ 形式	位置(mm) ※PRM21で可変可能	速度(mm/s)	押付レベル (Uモードのみ)
A、I、U	EW2G10□S-10	-10 ~ 10	5 ~ 50	1 ~ 5
	EW2G10□S-30	-30 ~ 30		
	EW2G10□S-50	-50 ~ 50		
	EW2G10□H-10	-10 ~ 10	10 ~ 100	
	EW2G10□H-30	-30 ~ 30		
	EW2G10□H-50	-50 ~ 50		
	EW2G12□S-20	-20 ~ 20	5 ~ 50	
	EW2G12□S-40	-40 ~ 40		
	EW2G12□S-60	-60 ~ 60		
	EW2G12□S-80	-80 ~ 80	10 ~ 100	
	EW2G12□H-20	-20 ~ 20		
	EW2G12□H-40	-40 ~ 40		
	EW2G12□H-60	-60 ~ 60	5 ~ 50	
	EW2G12□H-80	-80 ~ 80		
	EW2G16□S-20	-20 ~ 20		
	EW2G16□S-40	-40 ~ 40	10 ~ 100	
	EW2G16□S-60	-60 ~ 60		
	EW2G16□S-100	-100 ~ 100		
	EW2G16□H-20	-20 ~ 20	10 ~ 100	
	EW2G16□H-40	-40 ~ 40		
	EW2G16□H-60	-60 ~ 60		
	EW2G16□H-100	-100 ~ 100		

※A、Iモードでは、押付レベル入力は不要です。

モード	アクチュエータ 形式	速度(mm/s)	押付レベル
O、C	EW2G10□S-□	5 ~ 10	1 ~ 5
	EW2G10□H-□	10 ~ 20	
	EW2G12□S-□	5 ~ 10	
	EW2G12□H-□	10 ~ 20	
	EW2G16□S-□	5 ~ 10	
	EW2G16□H-□	10 ~ 20	

※O、Cモードでは、位置入力は不要です。

O、Cモードの速度と押付レベルの入力範囲関係

レベル	EW2G10□S-□ EW2G12□S-□ EW2G16□S-□ 速度(mm/s)	EW2G10□H-□ EW2G12□H-□ EW2G16□H-□ 速度(mm/s)
1	5 ~ 10	10 ~ 20
2		
3		
4		
5		

※サイズ検出もO、Cモード同様の入力範囲です。

5-3 改定履歴

Ver.1.0	新規作成
Ver.1.1	言語切替機能追加による説明追加
Ver.2.0	アクチュエータ機種追加、コントローラ機種追加による表紙及び付録データ追加
Ver.3.0	電動薄形スライダの追加、EW2C-H-CCDの追加

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の技術サービスセンターへお問合せください。

《問合せ先》

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
FAX: 042(383)7206