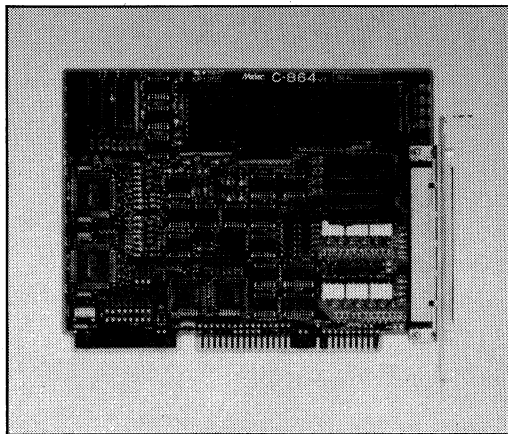


Melec



ステッピング&サーボモータコントローラ

C-864_{v1}

取扱説明書
(設計者用)

USER'S MANUAL

本製品を使用する前に、この取扱説明書を良く読んで十分に理解してください。
この取扱説明書は、いつでも取り出して読めるように保管してください。

PR0629-3

はじめに

この取扱説明書は、「ステッピングモータ及びサーボモータ用コントローラC-864v1」を正しく安全に使用していただくために仕様に重きをおいた取り扱い方法について、ステッピングモータ或いはサーボモータを使った制御装置の設計を担当される方を対象に説明しています。

使用する前に、この取扱説明書を良く読んで十分に理解してください。

この取扱説明書は、いつでも取り出して読めるように保管してください。

安全に関する事項の記述方法について

本製品は正しい方法で取り扱うことが大切です。

誤った方法で取り扱った場合、予期しない事故を引き起こし、人身への障害や財産の損壊等の被害を被るおそれがあります。

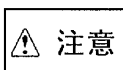
そのような事故の多くは、危険な状況を予め知っていれば回避することができます。

そのため、この取扱説明書では危険な状況が予想できる場合には、注意事項が記述してあります。

それらの記述は、次のようなシンボルマークとシグナルワードで示しています。



取り扱いを誤った場合に死亡、又は重傷を負うおそれのある警告事項を示します。



取り扱いを誤った場合に、軽傷を負うおそれや物的損害が発生するおそれがある注意事項を示します。

御使用前に

■本製品は、原子力関連機器、航空宇宙関連機器、車両、船舶、人体に直接関わる医療機器、財産に大きな影響が予測される機器など、高度な信頼性が要求される装置向けには設計・製造されておりません。

■入力電源の異常や各信号線の断線、コントローラ本体の故障時でもシステム全体が安全側に働くように、フェールセーフ対策を施してください。

■本製品は、メカ破損を防ぐためのLIMIT(オーバートラベル)信号、並びに異常時にDRIVEを急停止させるためのFSSTOP信号を備えています。

この信号はいずれもACTIVE OFF(B接点入力)となっています。

従って、LIMIT信号及びFSSTOP信号を使用しないシステム構成の場合であっても、両方向のLIMIT信号並びにFSSTOP信号をNORMAL ON(GND接続)状態に処理しないとパルス出力を行いません。詳しい内容は14-2.項を参照下さい。

■本製品は必ずこの取扱説明書に記載の指定方法及び仕様の範囲内で使用してください。

■スロットに挿入する前に、基板上の各種設定を行う必要があります。
次に示す各項を参照下さい。

4.	アドレス設定及びI/Oポート	12ページ
10.	初期仕様	63ページ
11.	割り込み	64ページ
15-2.	基板形状と寸法	80ページ

■この「取扱説明書」の中で示される応用機能の詳細については、別冊「取扱説明書」〔応用機能編〕をご覧ください。

目 次 PAGE

1. 概要	7
2. 基本構成	
2-1. 機能ブロック図	7
2-2. 各ブロック説明	7
3. 仕様	
3-1. 基本機能	9
3-2. 定格	10
3-3. オプション	10
3-4. 応用機能	10
4. アドレス設定及びI/O PORT	
4-1. I/O PORT表	12
4-2. ディップスイッチの設定	13
4-3. DRIVE COMMAND PORT	13
4-4. DRIVE DATA1,2,3 PORT (WRITE)	13
4-5. DRIVE DATA1,2,3 PORT (READ)	13
4-6. COUNTER COMMAND PORT	13
4-7. COUNTER DATA1,2,3 PORT (WRITE)	13
4-8. STATUS1 PORT	14
4-9. STATUS2 PORT	15
4-10. STATUS3 PORT	15
4-11. STATUS4 PORT	15
4-12. STATUS5 PORT	16
4-13. 汎用I/O PORT	16
5. DRIVE 機能詳細	
5-1. JOG DRIVE機能	17
5-2. SCAN DRIVE機能	17
5-3. INDEX DRIVE機能	18
5-4. DRIVE SPEED変更機能	18
5-5. 機械原点検出機能(ORIGIN DRIVE)	19
5-6. LIMIT SENSOR兼用機械原点検出機能	19
5-7. S-RATE SCAN DRIVE機能	20
5-8. S-RATE INDEX DRIVE機能	20
5-9. S-RATE DRIVEパラメータ調整機能	21
5-10. 減速停止機能	22
5-11. 即時停止機能	22
5-12. LIMIT停止機能	22
5-13. SERVO DRIVER対応機能	23
5-14. 現在位置読み出し機能	23
5-15. 割り込み要求機能	23
5-16. SPEED DATA Hz単位設定機能	23
5-17. DRIVE TYPE切り替え機能	24
5-18. 現在SPEED読み出し機能	24
5-19. 設定DATA読み出し機能	24

6.	基本機能DRIVE COMMAND説明及び動作シーケンス	
6-1.	基本機能DRIVE COMMANDのCOMMAND表	2 5
6-2.	特殊COMMANDのCOMMAND表	2 6
6-3.	NO OPERATION COMMAND	2 6
6-4.	SPEC INITIALIZE1 COMMAND	2 7
6-5.	PULSE COUNTER INITIALIZE COMMAND	2 8
6-6.	ADDRESS INITIALIZE COMMAND	3 1
6-7.	ADDRESS READ COMMAND	3 1
6-8.	SERVO RESET COMMAND	3 2
6-9.	RATE SET COMMAND	3 2
6-10.	LSPD SET COMMAND	3 2
6-11.	HSPD SET COMMAND	3 3
6-12.	DFL COUNTER INITIALIZE COMMAND	3 4
6-13.	SET DATA READ COMMAND	3 6
6-14.	+/- JOG COMMAND	3 7
6-15.	+/- SCAN COMMAND	3 7
6-16.	INCREMENTAL INDEX COMMAND	3 7
6-17.	ABSOLUTE INDEX COMMAND	3 8
6-18.	CSPD SET COMMAND	3 8
6-19.	OFFSET PULSE SET COMMAND	3 9
6-20.	ORIGIN DELAY SET COMMAND	3 9
6-21.	ORIGIN FLAG RESET COMMAND	3 9
6-22.	ORIGIN COMMAND	4 0
6-23.	SRATE SET COMMAND	4 0
6-24.	SLSPD SET COMMAND	4 1
6-25.	SHSPD SET COMMAND	4 1
6-26.	SSRATE ADJUST COMMAND	4 2
6-27.	SERATE ADJUST COMMAND	4 2
6-28.	SCSPD1 ADJUST COMMAND	4 3
6-29.	SCSPD2 ADJUST COMMAND	4 3
6-30.	+/- S-RATE SCAN COMMAND	4 4
6-31.	S-RATE INCREMENTAL INDEX COMMAND	4 4
6-32.	S-RATE ABSOLUTE INDEX COMMAND	4 4
6-33.	ERROR STATUS READ COMMAND	4 5
6-34.	SPEED CHANGE COMMAND	4 5
6-35.	INT MASK COMMAND	4 6
6-36.	PORT SELECT COMMAND	4 7
6-37.	SLOW STOP COMMAND	4 7
6-38.	FAST STOP COMMAND	4 7
6-39.	COUNTER READ	4 8
6-40.	SPEED READ	4 8
7.	機械原点検出機能	
7-1.	機械原点検出型式	4 9
7-2.	ORG-0型式	5 0
7-3.	ORG-1型式	5 0
7-4.	ORG-2型式	5 1
7-5.	ORG-3型式	5 1
7-6.	ORG-4型式	5 2
7-7.	ORG-5型式	5 2
7-8.	ORG-10型式	5 3
7-9.	ORG-11型式	5 4
7-10.	ORG-12型式	5 4
7-11.	センサの配置	5 5
7-12.	検出条件	5 5
7-13.	その他の機能	5 5

8. COUNTER機能詳細	
8-1. 機能構成図	5 6
8-2. ADDRESS COUNTER機能	5 7
8-3. PULSE COUNTER機能	5 7
8-4. 偏差COUNTER機能	5 8
8-5. COMPARATOR機能詳細	5 9
9. PULSE COUNTER/偏差COUNTER COMMAND説明	
9-1. COMMAND表	6 0
9-2. PULSE COUNTER PRESET COMMAND	6 0
9-3. PULSE COUNTER COMPARE REGISTER1 SET COMMAND	6 1
9-4. PULSE COUNTER COMPARE REGISTER2 SET COMMAND	6 1
9-5. PULSE COUNTER COMPARE REGISTER3 SET COMMAND	6 1
9-6. PULSE COUNTER COMPARE REGISTER4 SET COMMAND	6 1
9-7. PULSE COUNTER COMPARE REGISTER5 SET COMMAND	6 1
9-8. 偏差COUNTER PRESET COMMAND	6 1
9-9. 偏差COUNTER COMPARE REGISTER1 SET COMMAND	6 2
9-10. 偏差COUNTER COMPARE REGISTER2 SET COMMAND	6 2
10. 初期仕様一覧表	6 3
11. 割り込み	
11-1. COMMAND終了時の割り込み要求信号	6 4
11-2. PULSE COUNTER及びDFL COUNTERからの割り込み要求信号	6 4
11-3. 割り込み端子の構成	6 4
11-4. 割り込み使用上の注意	6 4
12. タイミング	
12-1. JOG DRIVE TIMING	6 5
12-2. SCAN DRIVE,S-RATE SCAN DRIVE TIMING	6 5
12-3. INDEX DRIVE,S-RATE INDEX DRIVE TIMING	6 5
12-4. ORIGIN DRIVE TIMING	6 5
12-5. SPEED CHANGE TIMING	6 6
12-6. DEND信号確認TIMING	6 7
12-7. 減速停止TIMING	6 7
12-8. 即時停止TIMING(1)	6 7
12-9. 即時停止TIMING(2)	6 8
12-10. LIMIT停止TIMING	6 8
12-11. RDYINT TIMING	6 9
12-12. EA,EBクロック入力TIMING	6 9
12-13. CNTINT TIMING	7 0
12-14. DFLINT TIMING	7 1
12-15. RESET TIMING	7 2
12-16. BUS TIMING	7 2
13. ユーザコネクタ及び入出力回路	
13-1. J1ユーザコネクタピン配置	7 3
13-2. J1信号表	7 3
13-3. 入出力回路	7 5
14. 接続	
14-1. DRIVERとの接続	7 6
14-2. LIMITスイッチ又はセンサとの接続例	7 7
14-3. 原点センサとの接続例	7 7
15. 基板エッジコネクタ及び基板形状	
15-1. 基板エッジコネクタ信号表	7 9
15-2. 基板形状と寸法	8 0

16. CONTROL PROGRAM例	
16-1. INITIALIZE PROGRAM例	8 3
16-2. JOG DRIVE PROGRAM例	8 4
16-3. SCAN DRIVE PROGRAM例	8 4
16-4. 絶対指定のINDEX DRIVE PROGRAM例	8 5
16-5. ORIGIN DRIVE PROGRAM例	8 6
16-6. PULSE COUNTER DATA READ PROGRAM例	8 7
17. トラブルシューティング	8 8
18. DATA表	
18-1. L-TYPE RATE DATA TABLE	9 0
18-2. M-TYPE RATE DATA TABLE	9 0
18-3. H-TYPE RATE DATA TABLE	9 0
18-4. RATE CURVE GRAPH	9 0
19. 安全設計上の注意事項	9 2
20. C-864V1全COMMAND一覧表	
20-1. DRIVE COMMANDのCOMMAND表	9 3
20-2. 特殊COMMANDのCOMMAND表	9 4

1. 概要

C-864v1は、IBM-PC及びその互換機のISAバス拡張スロットに直接、挿入可能なSERVO/STEPPING対応の4軸独立高機能CONTROLLERです。基板形状はコンパクトなハーフサイズ(163×122)です。

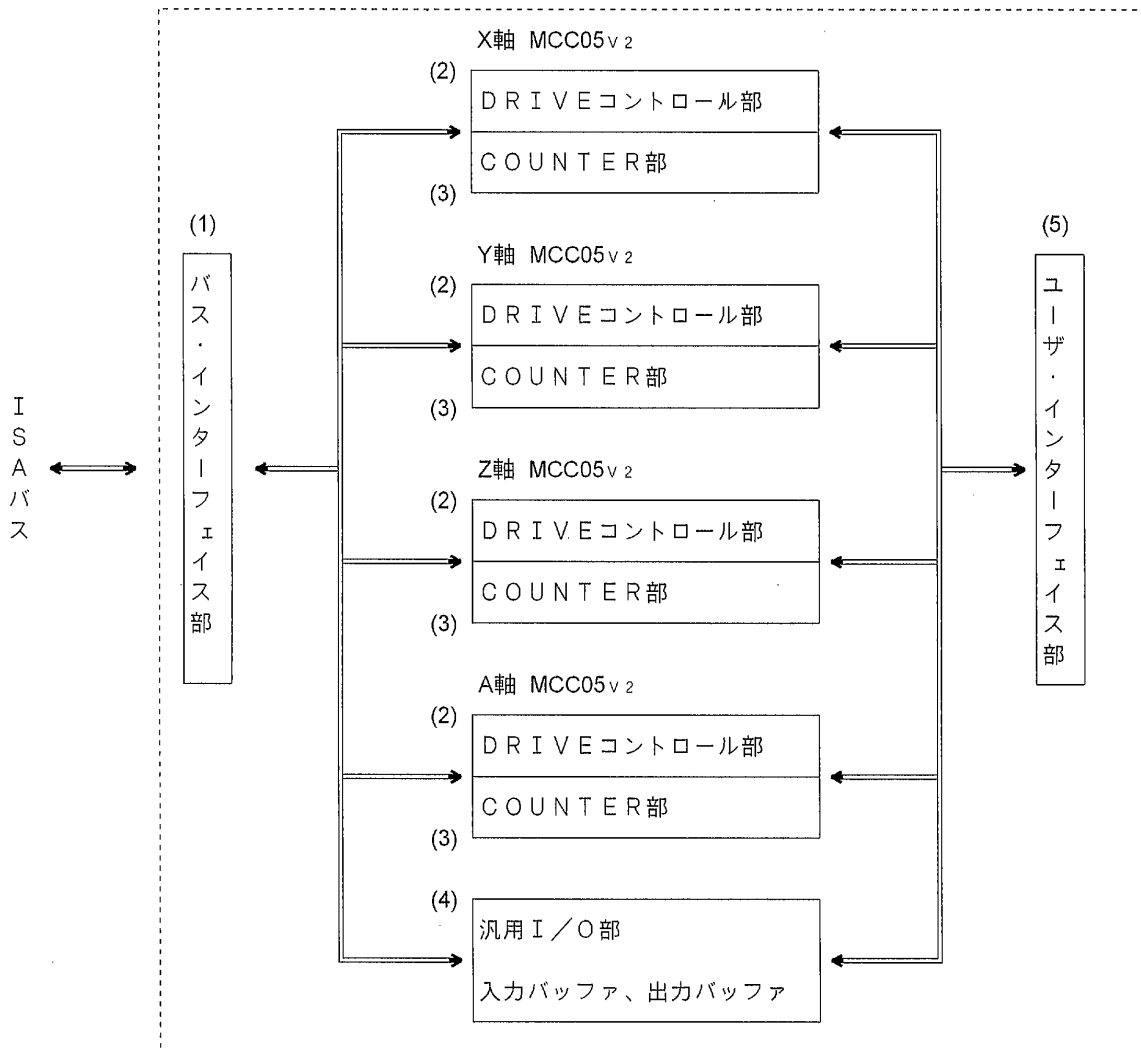
パルスジェネレータには、弊社製高級CHIP CONTROLLER MCC05v2を搭載し、易しいコマンド型式によるMOTOR CONTROLを可能としています。

又、MCC05v2には多機能PULSE COUNTERと偏差COUNTERが装備されている為、SERVO DRIVERからのフィードバックパルス等をカウントすることやエンコーダ付きSTEPPING MOTORでの脱調検出が出来ます。

尚、C-864v1は4軸独立の為、1軸目をX軸、2軸目をY軸、3軸目をZ軸、4軸目をA軸と呼称し、以降は原則としてX軸についてのみ説明してあります。

2. 基本構成

2-1.機能ブロック図



2-2.各ブロック説明

(1) バス・インターフェイス部

ISAバスとのインターフェイスブロックです。

IBM-PC及び互換機のI/Oアドレスのデコード回路、アドレス/データバッファなどで構成されています。

(2) DRIVEコントロール部

MOTOR制御用のシリアルパルスを出力します。4軸各々専用のパルスジェネレータMCC05v2を搭載していますので、4軸独立のDRIVEが可能です。

4軸を区別する為、X軸,Y軸,Z軸,A軸と呼称します。

(3) COUNTER部

COUNTER部は、ADDRESS COUNTER/汎用PULSE COUNTER/偏差COUNTERの3種の24BIT UP/DOWN COUNTERにより構成されています。

ADDRESS COUNTERはMCC05v₂が出力するPULSEを、汎用COUNTERは外部90°位相差CLOCK等を、偏差COUNTERはこれらの偏差量をカウントすることが出来ます。

機能としては、カウント値の常時読み出し、プリセット、任意のカウント値(又は偏差量)での割り込み発生等があります。

(4) 汎用 I / O 部

フォトカプラでアイソレーションされた入力/出力、各4本のI/Oです。

+24Vのカブラインターフェイスですので、リレー・電磁弁等の制御が可能です。

このブロックはホストPCからの制御が他のブロックと完全に独立しています。

(5) ユーザ・インターフェイス部

SERVO/STEPPING MOTOR DRIVER, センサ等の信号のインターフェイス部です。

3. 仕様

3-1. 基本機能

(1) DRIVE機能

JOG 1PULSE DRIVE
SCAN 停止指令が入力されるまでの連続DRIVE
INDEX 指定PULSE数、又は指定ADDRESSまでの位置決めDRIVE
ORIGIN 機械原点検出までの一連のDRIVE(9種の検出型式)
S-RATE SCAN SCANと同様であるが、加減速形状がS字型のDRIVE
S-RATE INDEX INDEXと同様であるが、加減速形状がS字型のDRIVE

*本取扱説明書中"SCAN DRIVE","INDEX DRIVE"と表記されている場合、S-RATE SCAN/INDEX DRIVEは含みません。

(2) DRIVE PULSE数

JOG 1PULSE/DRIVE
SCAN,S-RATE SCAN ~無限PULSE/DRIVE
INDEX,S-RATE INDEX 0~ 8,388,607 PULSE/DRIVE(相対指定時)
0~16,777,214 PULSE/DRIVE(絶対指定時)

(3) SPEED/RATE範囲

SPEED範囲 1Hz~3.3MHz
RATE範囲 1030ms/1000Hz~0.004ms/1000Hz

(4) SPEED DATA Hz単位設定機能

出力PULSEのSPEEDを1~3,333,333のHz単位で設定する事が可能です。

(5) 加速/減速時定数(RATE)個別設定機能

加速時の時定数、減速時の時定数を個別に設定する事が可能です。
(但し、S-RATE SCAN,S-RATE INDEXは応用機能で可能です。)

(6) DRIVE SPEED変更機能

SCAN DRIVE又はINDEX DRIVE中にSPEEDを自由に変更する事が可能です。
(但しINDEX DRIVEの加速/減速時定数(RATE)個別設定時は除く)

(7) ADDRESS COUNT機能

ADDRESS COUNTERによりMCC05v₂出力PULSEの絶対ADDRESSをCOUNTでき、COUNT DATAを常時読み出す事が可能です。

(8) PULSE COUNT機能

PULSE COUNTERにより出力PULSE、外部90°位相差クロック、外部CW、CCW独立クロックのいずれかをCOUNT出来、COUNT DATAを常時読み出す事が可能です。PULSE COUNTERには、5個のCOMPARE REGISTERが接続されており、これにより任意のCOUNT値を検出する事が可能です。

(9) 偏差COUNT機能

偏差COUNTERにより出力PULSEと外部90°位相差クロック又は、外部CW、CCW独立クロックの偏差をCOUNT出来、COUNT DATAを常時読み出す事が可能です。偏差COUNTERには、2個のCOMPARE REGISTERが接続されており、これにより任意の偏差量を検出する事が可能です。
又、偏差以外に外部90°位相差クロック又は、外部CW、CCW独立クロックのみのCOUNTも可能です。

(10)LIMIT STOP 即時/減速停止対応機能

LIMIT信号による停止の型式には、即時/減速の2種類があり、USER PROGRAMにより指定可能です。

(11)SERVO DRIVER対応機能

SERVO DRIVERへの偏差カウンタクリア信号及びSERVO DRIVERのEND信号の対応が可能です。

(12)割り込み発生機能

割り込み端子JP4MCC,JP4CNTにより、ホストPCに対し割り込みを発生させる事が可能です。
JP1MCC割り込み COMMAND終了時に発生する割り込み要求信号(RDYINT)
JP1CNT割り込み PULSE COUNTERの任意COUNT値で発生する割り込み要求信号(CNTINT)及び偏差COUNTERの任意COUNT値以上又は、以下で発生する割り込み要求信号

(DFLINT)

(13)LIMIT SENSOR兼用ORIGIN DRIVE機能

LIMIT SENSORを使用したORIGIN DRIVEが可能です。

(14)現在SPEED読み出し機能

DRIVE中に現在SPEEDを読み出す事が可能です。

(15)設定DATA読み出し機能

HSPD,LSPD,RATE,SPEC INITIALIZE等のUSER PROGRAMにより設定されたDATAを読み出す事が可能です。

3-2. 定格

(1) 電源電圧 : +5 V ± 5 % 1.0 A MAX
 +2.4 V ± 2 V 230 mA MAX (24V時) (フォトカプラ・インターフェイス用)

(2) 周囲温度 : 0°C ~ +45°C

(3) 周囲湿度 : 80% RH以下 (非結露)

3-3. オプション

C-864v1にはオプションが用意されています。オプションについては、別途お問い合わせ下さい。

3-4. 応用機能

C-864v1には、3-1.で示した基本機能の他に、より多様なUSER仕様に応える為の様々な応用機能が用意されています。これら応用機能に関する詳細は取扱説明書〔応用機能編〕を参照下さい。

(1) 応用DRIVE機能

SPECIAL SCAN -----SCANと同様であるが、DRIVE中、速度の加減速が可能なDRIVE
SPECIAL INDEX -----INDEXと同様であるが、DRIVE中、速度の加減速が可能なDRIVE
SERIAL INDEX -----予め設定したDRIVEパターンを停止せずに連続して行うDRIVE
SPECIAL SERIAL INDEX ----各区間毎にRATEを設定する事が可能なSERIAL INDEX DRIVE
SENSOR INDEX -----INDEX DRIVEとSENSOR入力検出を組み合わせる位置決めするDRIVE
SENSOR SCAN -----SCAN DRIVEとSENSOR入力検出を組み合わせる位置決めするDRIVE

*本取扱説明書中"SCAN DRIVE","INDEX DRIVE"と表記されている場合、上記の応用DRIVEは含みません。

(2) DRIVE中のINDEX変更機能

INDEX DRIVE中に指定PULSE数又は、指定ADDRESSを変更する事が可能です。

(3) DRIVE中のRATE変更機能

SCAN DRIVE中に加減速時定数を変更する事が可能です。

(4) 偏差COUNTER入力CLOCK分周機能

偏差COUNTERへの入力CLOCK(MCC05v2の出力PULSE又は、EA,EB入力)を分周する事が可能です。

(5) 偏差COUNTER COMPARATOR検出条件選択機能

偏差COUNTER COMPARATOR1,2の検出を \geq 、 \leq 、 $=$ の3種類より選択する事が可能です。

(6) 偏差COUNTER COMPARE REGISTER設定切り替え機能

偏差COUNTER COMPARATORの比較値を絶対値より符号付きに切り替える事が可能です。

(7) 加減速時定数パラメータ設定機能

パラメータにより加減速時の時定数を任意の値に設定する事が可能です。

(8) SPEED DATA設定方法切り替え機能

出力PULSEのSPEED設定は、通常Hz単位で設定を行うHz設定MODEとなっていますが、これを基準クロックの整数倍で指定する基準クロック倍数設定MODEに切り替える事が可能です。

(9) 第1出力PULSEのPULSE幅選択機能

DRIVE START後の1発目のACTIVE PULSE幅を自起動周波数の半周期,100 μ s固定,20 μ s固定のいずれかより選択する事が可能です。

- (10)PULSE出力形式切り替え機能
PULSE出力形式は通常CW,CCW独立出力となっていますが、これを方向指定出力型に変更可能です。
- (11)三角駆動防止機能
S-RATE INDEX DRIVEにおいて、PULSE数が少ない為にHIGH SPEEDまで達せずに減速を開始してしまう様な三角駆動を回避する為、予め頂点の定速PULSE数を指定しておき一定速で動作する領域を確保する事が可能です。
- (12)END PULSE DRIVE機能
INDEX DRIVE,S-RATE INDEX DRIVEにおいて、DRIVE終了時のダンピングを軽減する為、LOW SPEEDまでの減速終了後、連続して指定周波数、指定PULSE数によるDRIVEを行う事が可能です。
- (13)ORIGIN DRIVE方向切り替え機能
ORIGIN DRIVEは、通常ORG(又はNORG)信号用センサがワークに添って-(CCW)LIMIT側に設置されている事を前提として行いますが、ORIGIN DRIVE方向切り替え機能によりORG(又はNORG)センサを+(CW)LIMIT側に設置する事が可能です。
- (14)MARGIN TIME機能
ハンチング等によるORIGIN DRIVEの誤動作を防ぐ為、センサ信号検出～PULSE停止の間にMARGIN TIMEを挿入する事が可能です。
- (15)SOFT LIMIT機能
CW,CCW SOFT LIMITを設定する事が可能です。
- (16)DEND ERROR検出機能
エラー判定の為に予め設定された時間内に、DEND信号のアクティブが戻らない場合、STATUS1 PORTのERROR BITを1としてDRIVEを強制終了させる事が可能です。
- (17)ORIGIN SENSOR TYPE選択機能
ORGセンサの検出をエッジからレベルに変更可能です。
- (18)ORIGIN ERROR検出機能
CONSTANT SCAN DRIVE工程とJOG DRIVE工程で出力する最大PULSEを予め設定し、そのPULSE数内でセンサが検出出来ない場合は、エラーとしてDRIVEを強制終了させる事が可能です。
- (19)PO入力機能
STEPPING MOTOR DRIVERのPO(励磁)出力信号を使用した原点検出が可能です。
PO入力を有効とした場合、PO信号とORG信号のANDをORG信号として動作します。
- (20)AUTO DRST出力機能
機械原点検出完了と同時に、DRST信号を自動的に出力させる事が可能です。
- (21)特殊DRST出力機能
DRST出力を常時実行する事が可能です。
- (22)非対称S-RATE DRIVE機能
S字型DRIVEに於いても、加速/減速時定数を個別設定可能とします。
- (23)S-RATE DRIVE三角駆動回避機能
S字型DRIVEに於いて出力PULSEが少ない時、自動的にDRIVE形状を丸め、三角駆動を回避します。
ただし、非対称S-RATE DRIVEでは無効となります。
- (24)SPEED/RATE CHANGE動作高速化
SCAN DRIVEに於いて、CHANGE COMMAND書き込みからの動作をリアルタイムに実行します。
- (25)AUTO CHANGE機能
予め指定された、出力PULSE数、SPEED又は時間により自動的にSPEED又はRATEを変更します。
- (26)DRIVE計算法機能
加速PULSE数、加速時間及びINDEX DRIVEのDRIVE時間をシュミレーション計算で求める事が可能です。

4. アドレス設定及びI/Oポート

C-864v1のポートアドレスは、上位8BITをディップスイッチS1により設定し、下位アドレスをS2により選択出来る様になっています。

4-1.I/O PORT表

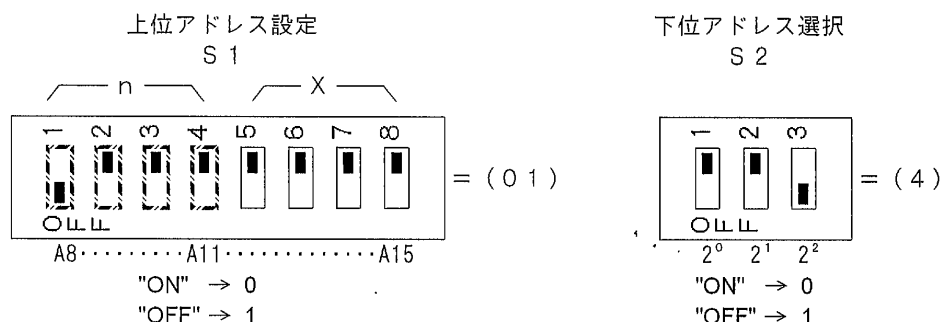
ディップスイッチS2(3BITスイッチ)により下位アドレスは、以下の様になります。

S2の値	下位アドレス(HEX)						PORT名称		
	0	1	2	3	4	5			6
X軸 MCC05 v2	00	30	60	90	C0	00	80	DRIVE COMMAND	書き込み
	02	32	62	92	C2	02	82	DRIVE DATA1	
	04	34	64	94	C4	04	84	DRIVE DATA2	
	06	36	66	96	C6	06	86	DRIVE DATA3	
	08	38	68	98	C8	08	88	COUNTER COMMAND	
	0A	3A	6A	9A	CA	0A	8A	COUNTER DATA1	
	0C	3C	6C	9C	CC	0C	8C	COUNTER DATA2	
	0E	3E	6E	9E	CE	0E	8E	COUNTER DATA3	
	00	30	60	90	C0	00	80	STATUS1	
	02	32	62	92	C2	02	82	DRIVE DATA1	
	04	34	64	94	C4	04	84	DRIVE DATA2	
	06	36	66	96	C6	06	86	DRIVE DATA3	
	08	38	68	98	C8	08	88	STATUS2	
	0A	3A	6A	9A	CA	0A	8A	STATUS3	
	0C	3C	6C	9C	CC	0C	8C	STATUS4	
	0E	3E	6E	9E	CE	0E	8E	STATUS5	
Y軸 MCC05 v2	10	40	70	A0	D0	10	90	DRIVE COMMAND	書き込み
	12	42	72	A2	D2	12	92	DRIVE DATA1	
	14	44	74	A4	D4	14	94	DRIVE DATA2	
	16	46	76	A6	D6	16	96	DRIVE DATA3	
	18	48	78	A8	D8	18	98	COUNTER COMMAND	
	1A	4A	7A	AA	DA	1A	9A	COUNTER DATA1	
	1C	4C	7C	AC	DC	1C	9C	COUNTER DATA2	
	1E	4E	7E	AE	DE	1E	9E	COUNTER DATA3	
	10	40	70	A0	D0	10	90	STATUS1	
	12	42	72	A2	D2	12	92	DRIVE DATA1	
	14	44	74	A4	D4	14	94	DRIVE DATA2	
	16	46	76	A6	D6	16	96	DRIVE DATA3	
	18	48	78	A8	D8	18	98	STATUS2	
	1A	4A	7A	AA	DA	1A	9A	STATUS3	
	1C	4C	7C	AC	DC	1C	9C	STATUS4	
	1E	4E	7E	AE	DE	1E	9E	STATUS5	
	2E	5E	8E	BE	EE	4E	CE	汎用I/O	R/W
Z軸 MCC05 v2	01	31	61	91	C1	20	A0	DRIVE COMMAND	書き込み
	03	33	63	93	C3	22	A2	DRIVE DATA1	
	05	35	65	95	C5	24	A4	DRIVE DATA2	
	07	37	67	97	C7	26	A6	DRIVE DATA3	
	09	39	69	99	C9	28	A8	COUNTER COMMAND	
	0B	3B	6B	9B	CB	2A	AA	COUNTER DATA1	
	0D	3D	6D	9D	CD	2C	AC	COUNTER DATA2	
	0F	3F	6F	9F	CF	2E	AE	COUNTER DATA3	
	01	31	61	91	C1	20	A0	STATUS1	
	03	33	63	93	C3	22	A2	DRIVE DATA1	
	05	35	65	95	C5	24	A4	DRIVE DATA2	
	07	37	67	97	C7	26	A6	DRIVE DATA3	
	09	39	69	99	C9	28	A8	STATUS2	
	0B	3B	6B	9B	CB	2A	AA	STATUS3	
	0D	3D	6D	9D	CD	2C	AC	STATUS4	
	0F	3F	6F	9F	CF	2E	AE	STATUS5	
A軸 MCC05 v2	11	41	71	A1	D1	30	B0	DRIVE COMMAND	書き込み
	13	43	73	A3	D3	32	B2	DRIVE DATA1	
	15	45	75	A5	D5	34	B4	DRIVE DATA2	
	17	47	77	A7	D7	36	B6	DRIVE DATA3	
	19	49	79	A9	D9	38	B8	COUNTER COMMAND	
	1B	4B	7B	AB	DB	3A	BA	COUNTER DATA1	
	1D	4D	7D	AD	DD	3C	BC	COUNTER DATA2	
	1F	4F	7F	AF	DF	3E	BE	COUNTER DATA3	
	11	41	71	A1	D1	30	B0	STATUS1	
	13	43	73	A3	D3	32	B2	DRIVE DATA1	
	15	45	75	A5	D5	34	B4	DRIVE DATA2	
	17	47	77	A7	D7	36	B6	DRIVE DATA3	
	19	49	79	A9	D9	38	B8	STATUS2	
	1B	4B	7B	AB	DB	3A	BA	STATUS3	
	1D	4D	7D	AD	DD	3C	BC	STATUS4	
	1F	4F	7F	AF	DF	3E	BE	STATUS5	

S2の設定で5,6は、旧製品のC-863互換となっています。又この設定の7は設定禁止です。

4-2.ディップスイッチの設定

基板上のディップスイッチS1により上位8BITを設定します。さらにディップスイッチS2により下位アドレスを選択します。他のインターフェイスボードを使用している場合、アドレスが重複しない様に設定して下さい。

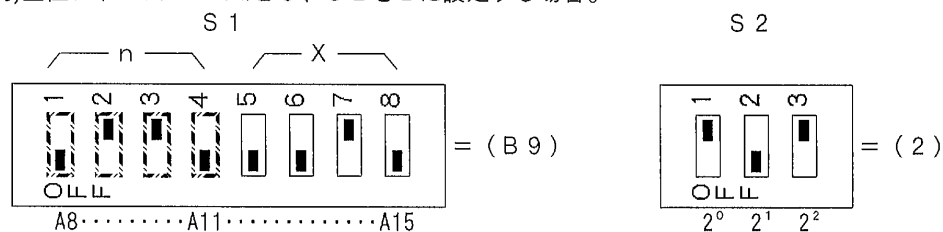


(注1) S 1 のA8,A9,A10,A11(部)の全てONは設定禁止です。4つともONにしますと、C-864v1はアクセスされません。

(注2) S 2 の2⁰,2¹,2²の全てOFFは設定禁止です。3つともOFFにしますと、C-864v1はアクセスされません。

上位アドレス(X n)のXは0_H~ F_H、nは1_H~ F_Hの設定とします。
(X nは、01_H~0F_H,11_H~1F_H,21_H~2F_H,...E1_H~EF_H,F1_H~FF_Hのいずれか。)

(例)上位アドレス=B 9_Hとし、S 2を2に設定する場合。



この場合、各軸のDRIVE COMMAND PORTのアドレスは
X軸=B960_H,Y軸=B970_H,Z軸=B961_H,A軸=B971_Hとなります。

4-3.DRIVE COMMAND PORT

DRIVE COMMANDを書き込むPORTです。
COMMANDの詳細は6章を参照下さい。

4-4.DRIVE DATA1,2,3 PORT(WRITE)

各DRIVE COMMANDにより各種DATAを書き込みます。

4-5.DRIVE DATA1,2,3 PORT(READ)

各種DATAの読み出しを行います。
ADDRESS READ COMMAND,SET DATA READ,ERROR STATUS READによるDATAの読み出しは、
COMMAND WRITE後、STATUS1内BUSY BIT=0を確認して行います。
PULSE COUNTER、偏差COUNTER又は、ADDRESS COUNTERのCOUNT DATAの読み出しは常時可能です。

4-6.COUNTER COMMAND PORT

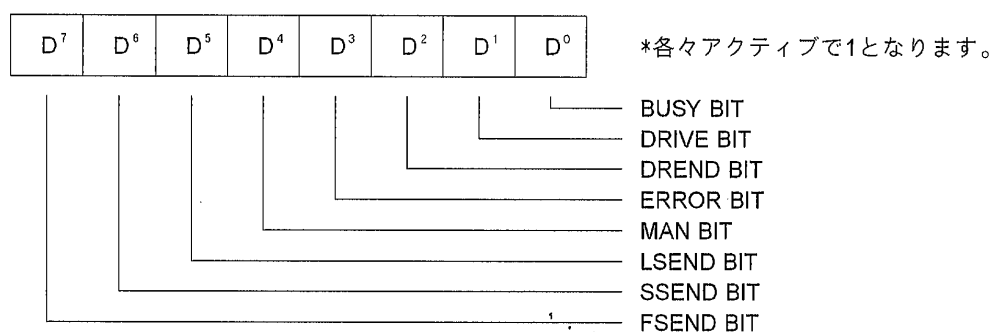
PULSE COUNTER及び偏差COUNTERのPRESET、COMPARE REGISTERのSET COMMANDを書き込む
PORTです。
COMMANDの詳細は9章を参照下さい。

4-7.COUNTER DATA1,2,3 PORT(WRITE)

COUNTER COMMANDによる数値DATAを書き込みます。

4-8.STATUS1 PORT

MCC05v₂の現在の状態を読み出すPORTです。読み出しは常時可能です。



- BUSY BIT** ----- 0で対応する軸へCOMMANDの書き込みが可能である事を示します。
1の時は、対応する軸がDRIVE中かDATA処理中であり、COMMANDを無視します。
COMMANDはBUSY BIT=0を確認してから書き込まねばなりません。
但し、特殊COMMAND(6-2項参照)については、BUSY BIT=1でも書き込み可能です。
- DRIVE BIT** ----- 1で対応する軸がDRIVE中であることを示します。
- DREND BIT** ----- 1で対応する軸のDRIVEが終了した事を示します。(注1,3)
多軸制御時には当BITで終了軸を判断します。
次のCOMMAND書き込みによりRESETされます。
- ERROR BIT** ----- 書き込まれたCOMMAND又はDATAに何等かのERRORがあった事を示します。(注1,3)
ERRORの内容については、ERROR STATUS READ COMMANDにより確認可能です。
次のCOMMAND書き込みによりRESETされます。
- MAN BIT** ----- 本製品では、当BITは未使用です。0が出力されます。(注3)
- LSEND BIT** ----- DRIVE BIT=1の時、有効なCWLM信号、又はCCWLM信号が入力された事を示します。
DRIVE BIT=0の時、PULSE出力がCWLM信号、又はCCWLM信号により停止した事を示します。(応用機能であるSOFT LIMITで停止した場合も含まれます。)
次のDRIVE開始時にRESETされます。(注2)
- SSEND BIT** ----- DRIVE BIT=1の時、SLOW STOP COMMANDが入力された事を示します。
DRIVE BIT=0の時、PULSE出力がSLOW STOP COMMANDにより停止した事を示します。
次のDRIVE開始時にRESETされます。(注2)
- FSEND BIT** ----- DRIVE BIT=1の時、FSSTOP信号、又はFAST STOP COMMANDが入力された事を示し、
DRIVE BIT=0の時、PULSE出力がFSSTOP信号、又はFAST STOP COMMANDにより停止した事を示します。
次のDRIVE開始時にRESETされます。(注2)

(注1) BUSY=0の時のみ、意味を持ちます。

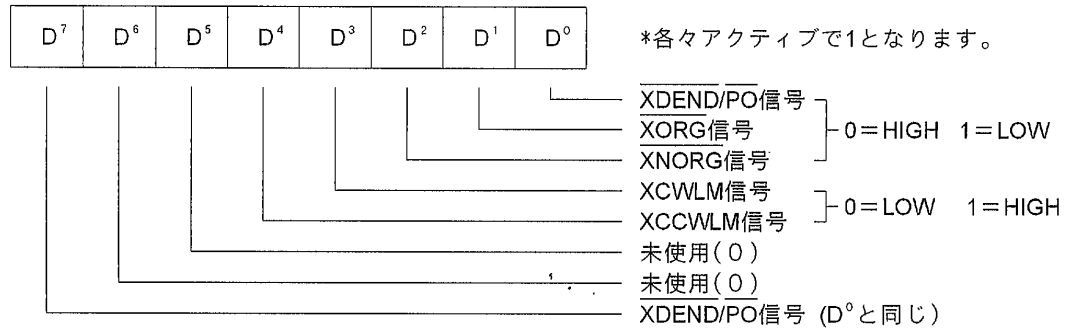
(注2) DRIVE信号の立ち上がりでRESETされます。DRIVEを伴わないCOMMANDではRESETされません。

(注3) POWER ON時及びRESET信号入力時は、DREND,ERROR,MANの各BITは値が不定となります。

従ってこの時は、BUSY BIT=0のみ確認しNOP COMMANDを実行しDREND,ERROR,MANの各BITをリチャージして下さい。

4-9.STATUS2 PORT

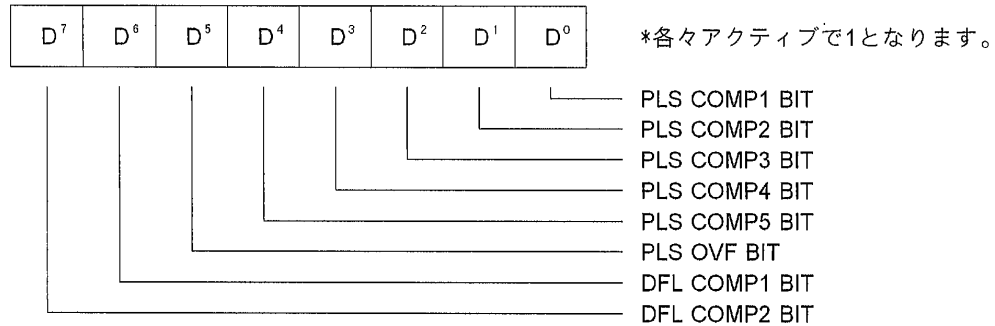
各々の軸の入力信号の状態を読み出すPORTです。読み出しは常時可能です。
以下に示す内容はX軸のものですがY軸,Z軸,A軸についても同様です。



(注)当STATUSは、リアルタイムDATAとなっています。

4-10.STATUS3 PORT

各々の軸のPULSE COUNTER及び偏差COUNTERからのSTATUS情報を読み出すPORTです。
読み出しは常時可能です。



- PLS*COMP1 BIT - PULSE COUNTERとCOMPARE REGISTER1が一致した事を示します。 (注)
- PLS COMP2 BIT - PULSE COUNTERとCOMPARE REGISTER2が一致した事を示します。 (注)
- PLS COMP3 BIT - PULSE COUNTERとCOMPARE REGISTER3が一致した事を示します。 (注)
- PLS COMP4 BIT - PULSE COUNTERとCOMPARE REGISTER4が一致した事を示します。 (注)
- PLS COMP5 BIT - PULSE COUNTERとCOMPARE REGISTER5が一致した事を示します。 (注)
- PLS OVF BIT - PULSE COUNTERがオーバフローした事を示します。
- DFL*COMP1 BIT - 偏差COUNTER \geq DFL COMPARE REGISTER1(偏差過大)である事を示します。 (注)
- DFL COMP2 BIT - 偏差COUNTER \leq DFL COMPARE REGISTER2(位置決め完了)である事を示します (注)

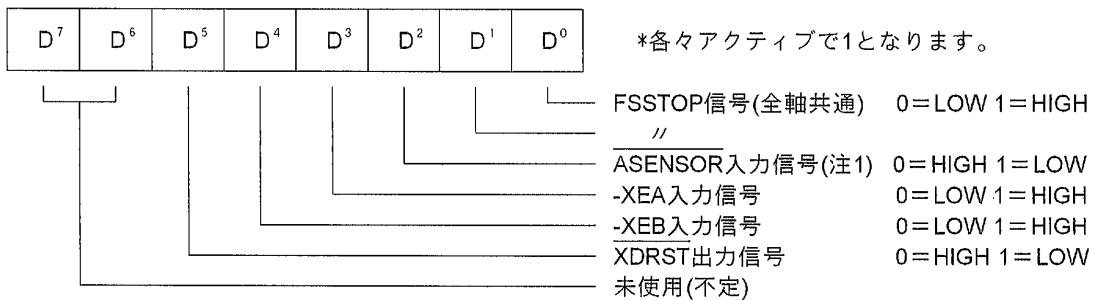
(注)初期状態では、COUNTER一致中、偏差過大中又は、位置決め完了中以外の場合、当STATUS READ後RESETされます。

各COUNTER INITIALIZE COMMANDにより当STATUS READ後必ずRESETされるモードを選択出来ます。

*本取扱説明書では、"PLS"はPULSE、"DFL"は偏差を示す略語として使用しています。以降も同様です。

4-11.STATUS4 PORT

各々の軸の入出力信号の現在の状態を読み出すPORTです。読み出しは常時可能です。



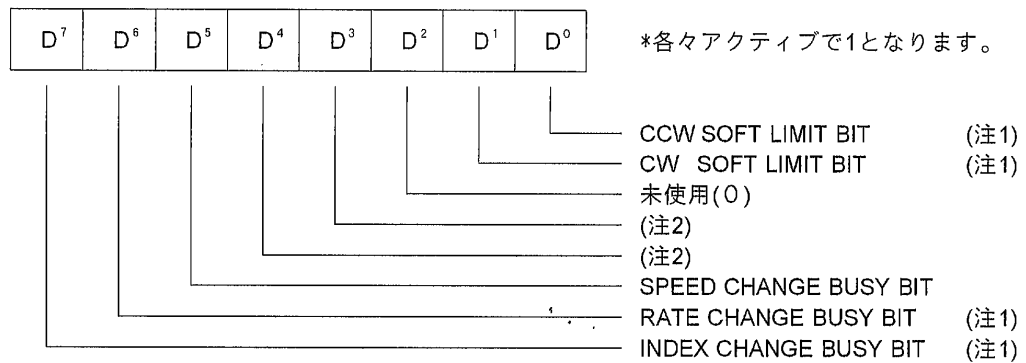
(注1)SENSOR入力信号は、A軸とZ軸にのみ用意されています。他の軸では0が出力されます。

尚、SENSOR入力信号については、取扱説明書〔応用機能編〕を参照下さい。

(注2)当STATUSは、全て入出力端子のリアルタイムDATAとなっています。

4-12.STATUS5 PORT

応用機能のSOFT LIMIT(注)及びSPEED CHANGEの状態等を読み出すPORTです。読み出しは常時可能です。



(注1) 詳細は、取扱説明書〔応用機能編〕を参照下さい。

(注2)X,Y,Z軸のSTATUS5 PORTのD⁴,D³ BITは、割り込み制御用に特別な信号が割り付けられています。

これらは、以下の様に軸により信号内容が異なり使用上の特別な注意が必要です。

- X軸のSTATUS5 PORTのD³ J4MCC
- X軸のSTATUS5 PORTのD⁴ J4CNT
- Y軸のSTATUS5 PORTのD³ XRDYINT
- Y軸のSTATUS5 PORTのD⁴ YRDYINT
- Z軸のSTATUS5 PORTのD³ ZRDYINT
- Z軸のSTATUS5 PORTのD⁴ ARDYINT

多重割り込みを使用する場合、割り込みサービスルーチンでこれらのステータスを使用します。

多重割り込みをご検討の場合、詳細はお問い合わせ下さい。

4-13.汎用I/O PORT

本製品は、入力4点[IN0~IN3入力信号]、出力4点[OUT0~OUT3出力信号]の汎用I/Oを備えており

ユーザはこれを自由に使用する事が出来ます。

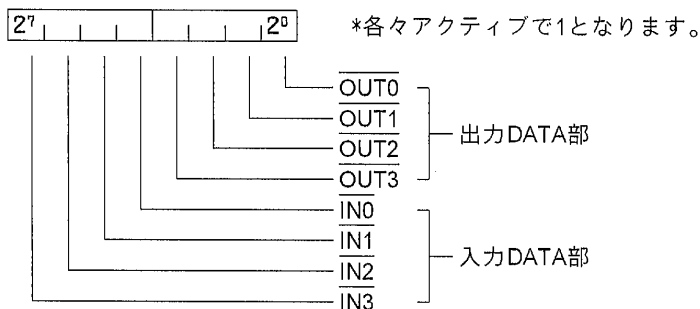
これらの信号は、ACTIVE LOWとなっており、各々はACTIVE時、基板上的LEDが点灯する様になっています。

(1) 入力PORT

入力PORTは下記に示す通り、入力DATA部と出力DATA部により構成されています。

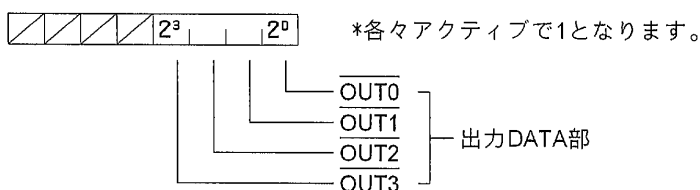
外部入力[IN0~IN3]の状態は、入力DATA部に取り込まれます。

出力DATA部には、現在の出力PORTの状態(前回、出力PORTへ出力したDATA)を取り込みます。



(2) 出力PORT

出力PORTは下記に示す構成となっており、下位4 BITの内容を外部[OUT0~OUT3]へ出力します。

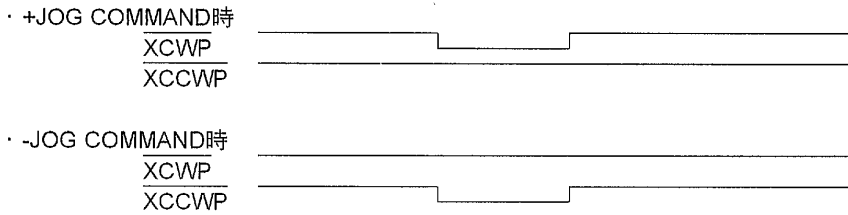


出力PORTは、POWER ON/RESET時、OFF出力(NOT ACTIVE)となります。

5. DRIVE 機能詳細

5-1. JOG DRIVE 機能

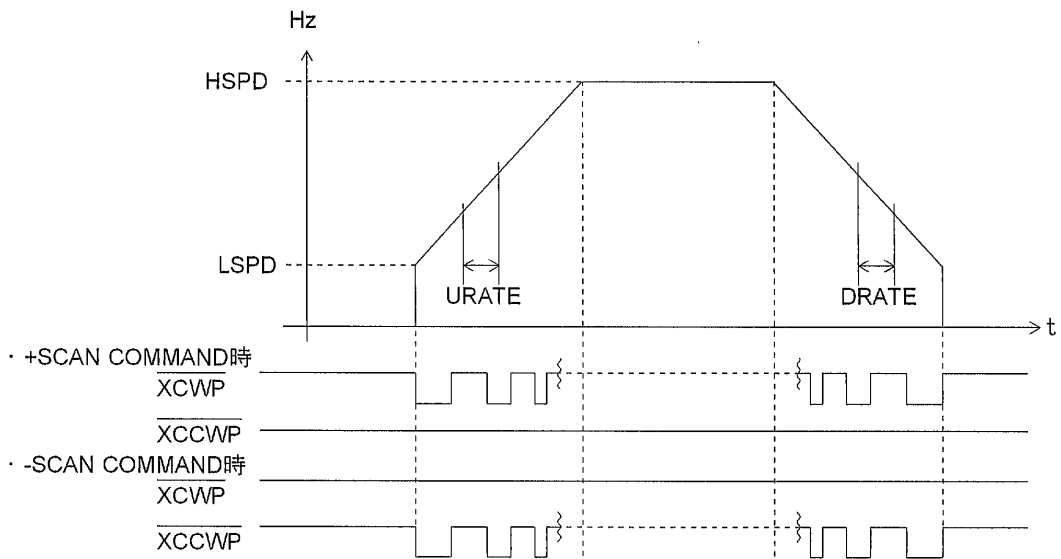
+/-JOG COMMANDにより1PULSE DRIVEを行います。



JOG DRIVEに必要なDATAはありません。

5-2. SCAN DRIVE 機能

+/-SCAN COMMANDにより加減速DRIVEを行います。停止は5-10,5-11,5-12.に示すいずれかの方法によります。



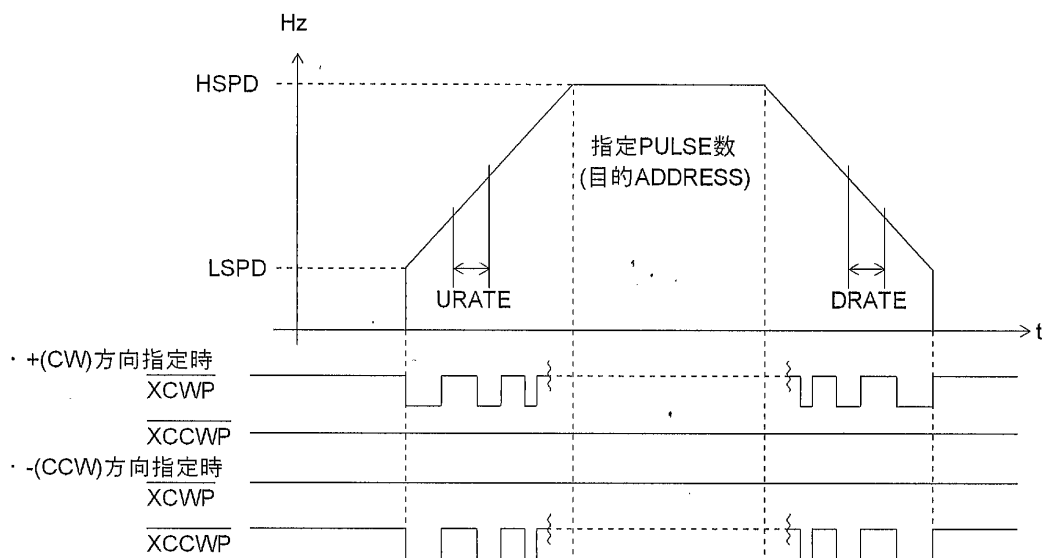
SCAN DRIVEに必要なDATAは下記のものです。

DATA名称	設定COMMAND
HSPD(HIGH SPEED)	HSPD SET
LSPD(LOW SPEED)	LSPD SET
URATE(加速時定数)	RATE SET
DRATE(減速時定数)	RATE SET

(注)LSPD \geq HSPDの指定であった場合、HSPDによる一定速DRIVEとなります。

5-3. INDEX DRIVE機能

INCREMENTAL INDEX COMMAND(又は、ABSOLUTE INDEX COMMAND)により指定PULSE数(又は目的ADDRESSまで)の加減速DRIVEを行います。



INDEX DRIVEに必要なDATAは下記のもので。

DATA名称	設定COMMAND
HSPD(HIGH SPEED)	HSPD SET
LSPD(LOW SPEED)	LSPD SET
URATE(加速時定数)	RATE SET
DRATE(減速時定数)	RATE SET
指定PULSE(目的ADDRESS)	INDEX DRIVE起動時

(注1)LSPD \geq HSPDの指定であった場合、HSPDによる一定速DRIVEとなります。

(注2)LSPD < HSPD且つ、URATE \neq DRATEの設定の場合、PULSE出力までのタイミングがURATE = DRATE設定時と異なりますので注意して下さい。

詳細は12-3.項のタイミングを参照下さい。

この為特に必要のない限り同じDATAとする事をお勧めします。

5-4. DRIVE SPEED変更機能

SPEED CHANGE COMMANDにより、SCAN, INDEX DRIVE中に限りSPEEDを変更する事が出来ます。SPEED CHANGE COMMANDにより新たにSPEEDが指定されると、そのSPEEDに向かって加速又は減速します。

(注1)URATE \neq DRATEのINDEX DRIVE時には、SPEED変更は出来ません。

(注2)SPEED変更範囲は、LSPD < 変更SPEED < HSPDです。

(注3)SPEED CHANGE COMMAND実行後、内部でこれを受け付けるまでの間、新たなSPEED CHANGE COMMANDは無視されます。SPEED CHANGE COMMANDを受信可能か否かは、STATUS5 PORT内SPEED CHANGE BUSY BITで確認出来ますので、この確認後SPEED CHANGE COMMANDを実行する様にして下さい。

5-5.機械原点検出機能(ORIGIN DRIVE)

ORIGIN COMMANDにより、機械原点検出までのDRIVEを行います。

機械原点検出までのDRIVEは、JOG DRIVE,CONSTANT SCAN DRIVE,SCAN DRIVE,ABSOLUTE INDEX DRIVEを組み合わせて行われます。

機械原点検出型式には9種あります。型式及び工程についての詳細は、7章に説明します。

ORIGIN DRIVEに必要なDATAは下記のものです。

DATA名称	設定COMMAND
HSPD(HIGH SPEED)	HSPD SET
LSPD(LOW SPEED)	LSPD SET
CSPD(CONSTANT SPEED)	CSPD SET
URATE(加速時定数)	RATE SET
DRATE(減速時定数)	RATE SET
OFFSET PULSE	OFFSET PULSE SET
LDELAY(LIMIT DELAY TIME)	ORIGIN DELAY SET
SDELAY(SCAN DELAY TIME)	ORIGIN DELAY SET
JDELAY(JOG DELAY TIME)	ORIGIN DELAY SET

5-6.LIMIT SENSOR兼用機械原点検出機能

機械原点検出型式の内2種は、ORIGINセンサとして、CCW LIMIT入力信号を使用出来ます。

この機能によりセンサの削減が可能です。

型式及び工程についての詳細は、7章に説明します。

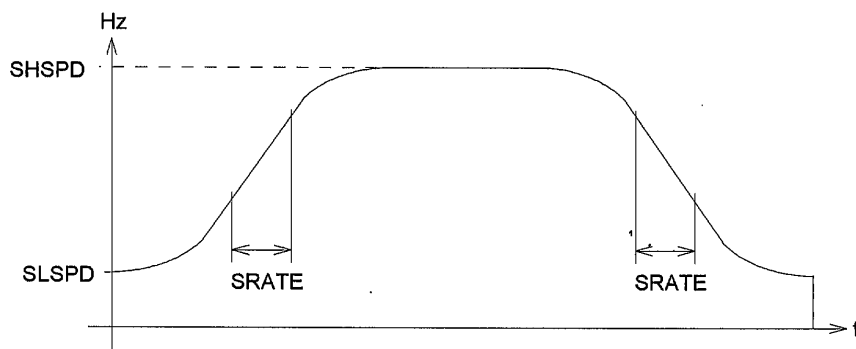
5-7.S-RATE SCAN DRIVE機能

®2

+/- S-RATE SCAN COMMANDによりS字加減速DRIVEを行います。

S字加減速DRIVEはSLSPD、SHSPD間の速度差を3等分し、3等分した中間の速度領域はSRATEによる直線的な加減速を、残りの領域は曲線的で滑らかな加減速を行います。

停止は5-10、5-11、5-12.に示すいずれかの方法によります。



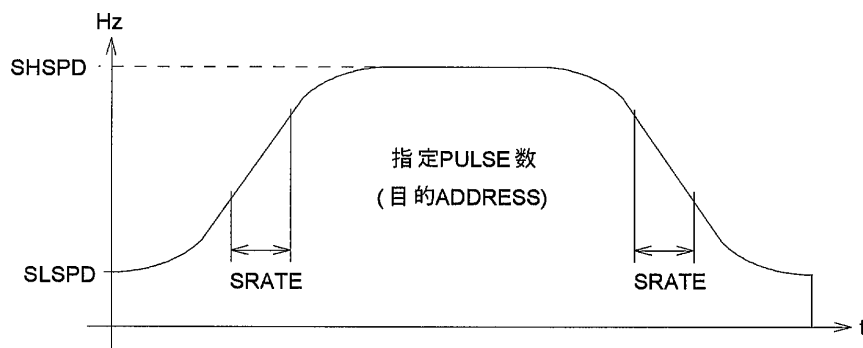
S-RATE SCAN DRIVEに必要なDATAは下記のものであります。

DATA名称	設定COMMAND
SHSPD(S-RATE DRIVE専用HIGH SPEED)	SHSPD SET
SLSPD(S-RATE DRIVE専用LOW SPEED)	SLSPD SET
SRATE(S-RATE DRIVE専用加減速時定数)	SRATE SET

(注)SLSPD \geq SHSPDの指定であった場合、SHSPDによる一定速DRIVEとなります。

5-8.S-RATE INDEX DRIVE機能

S-RATE INCREMENTAL INDEX COMMAND(又はS-RATE ABSOLUTE INDEX COMMAND)により指定PULSE数(又は目的ADDRESSまで)のS字加減速DRIVEを行います。加減速RATE特性はS-RATE SCAN DRIVEと同様です。



S-RATE INDEX DRIVEに必要なDATAは下記のものであります。

DATA名称	設定COMMAND
SHSPD(S-RATE DRIVE専用HIGH SPEED)	SHSPD SET
SLSPD(S-RATE DRIVE専用LOW SPEED)	SLSPD SET
SRATE(S-RATE DRIVE専用加減速時定数)	SRATE SET
指定PULSE(目的ADDRESS)	S-RATE INDEX DRIVE起動時

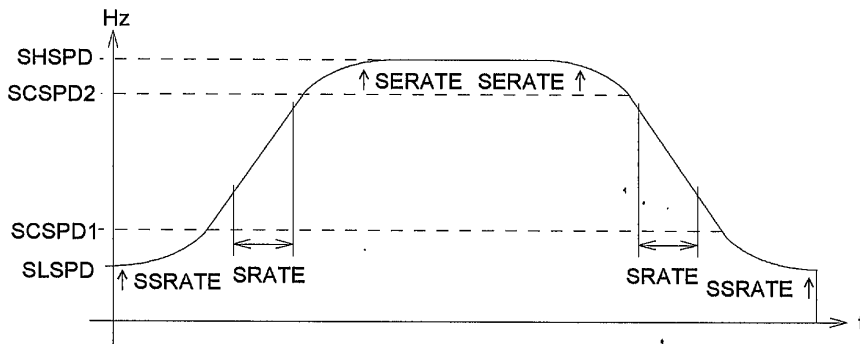
(注)SLSPD \geq SHSPDの指定であった場合、SHSPDによる一定速DRIVEとなります。

5-9.S-RATE DRIVE パラメータ調整機能

®2

S-RATE DRIVEを行う為の内部パラメータの調整が可能です。

S-RATE DRIVEを行う為には、SSRATE, SERATE, SCSPD1, SCSPD2の4種の内部パラメータが必要となります。これらのパラメータは通常SRATE, SLSPD, SHSPD設定時にMCC05V2内部で自動的に初期値に設定されますが、各調整COMMANDによって任意の値に調整する事が可能です。



DATA名称	設定COMMAND
SSRATE(加速開始及び減速終了時の時定数)	SSRATE ADJUST
SERATE(加速終了及び減速開始時の時定数)	SERATE ADJUST
SCSPD1(加速時直線RATE開始及び減速時直線RATE終了SPEED)	SCSPD1 ADJUST
SCSPD2(加速時直線RATE終了及び減速時直線RATE開始SPEED)	SCSPD2 ADJUST

(1) SSRATE

- DATAの説明 ----- 加速開始及び減速終了時の瞬間の時定数を示します。
SLSPD～SCSPD1間は時定数がSSRATE～SRATEへ滑らかに変化します。
- 初期値 ----- SRATE SET COMMANDによってSRATEの約8倍の値に自動設定されます。
(注1)DRIVE TYPEが固定MODEの場合、SSRATEの初期値はSRATEの値によってはRATE DATA TABLE上に存在しない値となります。(SRATEの8倍の値がRATE DATA TABLE上に存在しなくても、SRATEの8倍の値がSSRATEの初期値として採用される。)
(注2)SRATEの値が大きい場合、SSRATEは以下に示す最大値で頭打ちとなります。各DRIVE TYPEにおけるRATEの最大値は、およそ以下の通りです。
L-TYPE ----- 約 1030ms/1000Hz
M-TYPE ----- 約 51.5ms/1000Hz
H-TYPE ----- 約 5.15ms/1000Hz
演算MODE ----- RESOLUTION DATAをDとした時
RATE最大値 = $1,030 \div D$ (ms/1000Hz)
(演算MODEの詳細は取扱説明書〔応用機能編〕を参照下さい。)
- 調整範囲 ----- $SSRATE \geq SRATE$
(注1)SSRATE < SRATE設定の場合はSSRATE = SRATEとなります。
(注2)SRATE SET COMMANDを実行すると実行前に調整したSSRATEは無効となり初期値に再設定されます。
SPEC INITIALIZE1 COMMANDでDRIVE TYPEを変更した場合も初期値への再設定が行われます。

(2) SERATE

- DATAの説明 ----- 加速終了及び減速開始時の瞬間の時定数を示します。
SCSPD2～SHSPD間は時定数がSRATE～SERATEへ滑らかに変化します。
- 初期値 ----- SSRATEと同様です。
- 調整範囲 ----- SSRATEと同様です。

(3) SCSPD1

②

DATAの説明 ----- SRATEによる直線RATEの開始又は終了SPEEDを示します。
SCSPD1～SCSPD2間は時定数がSRATE固定となり直線的なRATE特性を示します。
初期値 ----- SLSPD SET又はSHSPD SET COMMANDによって下式で示される値に設定されます。
$$SCSPD1 = SLSPD + (SHSPD - SLSPD) \times \frac{1}{3}$$

調整範囲 ----- $SLSPD \leq SCSPD1 \leq SCSPD2$
(注1)SCSPD1 < SLSPD 設定の場合はSCSPD1 = SLSPD、
SCSPD1 > SCSPD2設定の場合はSCSPD1 = SCSPD2となります。
(注2)SLSPD SET又はSHSPD SET COMMANDを実行すると実行前のSCSPD1は無効となり初期値に再設定されます。
SPEC INITIALIZE1 COMMANDでDRIVE TYPEを変更した場合も初期値への再設定が行われます。

(4) SCSPD2

DATAの説明 ----- SRATEによる直線RATEの終了又は開始SPEEDを示します。
SCSPD1～SCSPD2間は時定数がSRATE固定となり直線的なRATE特性を示します。
初期値 ----- SLSPD SET又はSHSPD SET COMMANDによって下式で示される値に設定されます。
$$SCSPD2 = SLSPD + (SHSPD - SLSPD) \times \frac{2}{3}$$

調整範囲 ----- $SCSPD1 \leq SCSPD2 \leq SHSPD$
(注1)SCSPD2 < SCSPD1設定の場合はSCSPD2 = SCSPD1、
SCSPD2 > SHSPD 設定の場合はSCSPD2 = SHSPDとなります。
(注2)SLSPD SET又はSHSPD SET COMMANDを実行すると実行前のSCSPD2は無効となり初期値に再設定されます。
SPEC INITIALIZE1 COMMANDでDRIVE TYPEを変更した場合も初期値への再設定が行われます。

5-10.減速停止機能

SLOW STOP COMMANDによりPULSE出力の減速停止を行う事が出来ます。
上記によりPULSE出力を停止した場合、SEND=1となります。

5-11.即時停止機能



警告

システム異常時の緊急停止としては、駆動系の電源遮断を併用して下さい。
コントローラ及び配線系統に異常があった場合、停止出来ない可能性があり
重大な事故をまねく恐れがあります。詳しくは、19章を参照下さい。

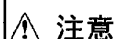
FSSTOP信号、FAST STOP COMMANDによりPULSE出力の即時停止を行う事が出来ます。
上記によりPULSE出力を停止した場合、FSEND=1となります。
FSSTOP信号の場合、X,Y,Z,Aの4軸が即時停止します。

5-12.LIMIT停止機能



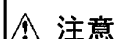
警告

システム異常時の緊急停止としては、駆動系の電源遮断を併用して下さい。
コントローラ及び配線系統に異常があった場合、停止出来ない可能性があり
重大な事故をまねく恐れがあります。詳しくは、19章を参照下さい。



注意

システムの何等かの異常や設定を誤った場合、機械や加工品などの破損又はけが
の恐れがあります。この為回転系以外の装置では必ずLIMIT停止機能を使用して
下さい。



注意

LIMIT停止の型式を減速停止にした場合、停止する前にメカの限界点へぶつかり
機械や加工品などを破損させる恐れがあります。
この場合、RATE,HSPD等を変更した場合停止点が変わります。

+(CW)方向PULSE出力時はCWLM入力信号、-(CCW)方向PULSE出力時はCCWLM入力信号によりPULSE出力
の停止を行う事が出来ます。
上記によりPULSE出力を停止した場合、LEND=1となります。
尚、SPEC INITIALIZE1 COMMANDによりLIMIT STOP TYPEを即時/減速に切り替える事が出来ます。
POWER ON/RESET時には、即時停止が選択されます。

5-13.SERVO DRIVER対応機能

SPEC INITIALIZE1 COMMANDにより対象とするMOTORを切り替える事が出来ます。

対象となるMOTORは、SERVO MOTOR/STEPPING MOTORであり、POWER ON/RESET時は、STEPPING MOTORを対象とします。SERVO MOTOR対応の信号は次のものです。

$\overline{\text{DEND}}$ 入力信号 : SERVO DRIVERからの位置決め完了信号を入力します。 $\overline{\text{DEND}}=\text{LOW}$ が確認されるまでPULSE出力終了後もDRIVE中とし、BUSY,DRIVE BIT=1のままCOMMANDを終了しません。

$\overline{\text{DRST}}$ 出力信号 : SERVO DRIVERへのRESET信号を出力します。PULSE出力を即時停止した場合、 $\overline{\text{DRST}}=\text{LOW}$ を出力し、SERVO DRIVERをRESETします。
又、SERVO RESET COMMANDにより $\overline{\text{DRST}}=\text{LOW}$ を任意に出力する事も可能です。

尚、上記の信号は、STEPPING MOTOR選択時には何等機能しません。

この場合、DEND/PO入力信号は汎用入力として、DRST出力信号は汎用出力として使用する事が出来ます。使用方法については、取扱説明書〔応用機能編〕を参照下さい。

5-14.現在位置読み出し機能

ADDRESS READ COMMANDにより現在位置を読み出す事が可能です。

DATAの保証範囲は+8,388,607~-8,388,607 PULSEエリアです。

現在位置はPOWER ON/RESET時に0にRESETされますが、ADDRESS INITIALIZE COMMANDにより任意の値に設定する事も可能です。

5-15.割り込み要求機能

(1) COMMAND終了に伴いホストPCに対して割り込み要求(RDYINT信号)を発生する事が可能です。

DRIVE COMMANDの場合、FSSTOP,STOP,LIMIT等による停止時(COMMAND終了時)にも発生します。

割り込み要求の発生パターンには次の3種類があり、SPEC INITIALIZE1 COMMANDにより選択します。

尚、POWER ON/RESET時には、1.が選択されます。

- 1.PULSE出力を伴うCOMMAND終了時のみ出力
- 2.全てのCOMMAND終了時出力(但し特殊COMMANDを除く)
- 3.いかなる場合も出力せず

(注)当機能は、COUNTER COMMAND実行時、又は特殊COMMAND実行時には機能しませんので注意して下さい。尚、特殊COMMANDについては、6-2.項を参照下さい。

(2) PULSE COUNTERの任意COUNT値で割り込み要求(CNTINT信号)を発生する事が可能です。

又、偏差COUNTERの任意COUNT値以上又は、以下で割り込み要求(DFLINT信号)を発生する事が可能です。詳しくは、8章 COUNTER機能詳細のPULSE/偏差 COUNT COMPARE機能を参照下さい。

5-16.SPEED DATA Hz単位設定機能

SPEED DATA(HSPD,LSPD,CSPD,SHSPD,SLSPD等)を、Hz単位の3バイトDATAとして設定する事が可能です。DATAの設定範囲は1~3,333,333ですので、指定可能SPEEDは1Hz~3.3MHzとなります。

*SPEED設定例

HSPDとして10000(002710_H)を設定した場合

HSPD=10000Hz

となります。

但し、MCC05_{v2}の出力周波数コントロールは基準クロックを計数する事によって行っていますので、

SPEED DATA設定値に対し、物理的に出力不可能な周波数が現れる場合があります。

この為、特に高速域において設定値と実際の出力周波数が異なる場合が生じます。

SPEED DATAの設定値をF'すると実際に出力される周波数Fは次式で示されます。

$$F = \frac{160,000,000}{\lfloor (160,000,000)/F' \rfloor} \text{ (Hz)}$$

上式で~~~線部の演算の小数点以下が無視される事になるので実際の出力周波数は、設定値よりも高目の周波数となります。設定値と実際の出力の間に精度が要求される時は、これを考慮して下さい。

5-17. DRIVE TYPE切り替え機能

MCC05V2の加減速DRIVE時の加減速時定数の設定方法には、大別して固定DATA MODEと演算MODEの2種があり、固定DATA MODEには、出力周波数、加減速時定数の設定範囲、加減速時の速度差等の要因から、L-TYPE、M-TYPE、H-TYPEの3TYPEが用意されています。

尚、演算MODEについての詳細は取扱説明書〔応用機能編〕を参照下さい。

固定DATA MODEでは、加減速時定数(URATE, DRATE)が、予めDATA TABLEにより固定されていますので、USERは、最適な時定数をDATA TABLEのNo.によって指定します。

RATE DATA TABLEは18章を参照下さい。

各TYPEにおけるSPEED範囲、RATE範囲、及び加減速時の速度差は以下の通りです。

	固定DATA MODE			演算MODE
	L-TYPE	M-TYPE	H-TYPE	
SPEED範囲 (LSPD, SLSPD)	10Hz~100kHz	10Hz~800kHz	10Hz~3.3MHz	10Hz~3.3MHz
SPEED範囲 (上記以外)	1Hz~100kHz	1Hz~800kHz	1Hz~3.3MHz	1Hz~3.3MHz
RATE範囲	1000ms/1000Hz ~1.0ms/1000Hz	50ms/1000Hz ~0.05ms/1000Hz	5ms/1000Hz ~0.005ms/1000Hz	1030ms/1000Hz ~0.004ms/1000Hz
速度差(注)	51Hz/STEP ~62Hz/STEP	1kHz/STEP ~4kHz/STEP	10kHz/STEP ~68kHz/STEP	51Hz/STEP ~68kHz/STEP

(注)速度差は、加減速時の変速前後の速度差を示します。この速度差は、低速時は比較的小さく、高速に加速するに連れ徐々に速度差が拡大していきます。

5-18. 現在SPEED読み出し機能

DRIVE DATA1,2,3 PORTよりDRIVE中のSPEED DATAを読み出す事が可能です。

読み出したDATAに対し、次式の換算を行い現在SPEEDの算出を行って下さい。

$$\text{現在SPEED} = \frac{160,000,000}{V} \quad (\text{Hz})$$

但し、V=READ DATAとします。

(注)当機能により読み出す事の出来るSPEED範囲は、DATA長が3バイトである為、約9.5Hz~3.3MHzです。低速域のSPEED READには注意して下さい。(9.5Hz以下を出力中は、DATAが狂います。)

※ SPEED読み出し時の注意

DRIVE DATA1,2,3 PORTは通常、PULSE COUNTERのCOUNTER値を読み出す為の専用PORTとなっていますのでSPEED READを行う場合は、PORT機能をSPEED DATA読み出し用に切り替える必要があります。この切り替えはSPEED PORT SELECT COMMANDにて行います。

5-19. 設定DATA読み出し機能

設定した各種DATAやSPEC INITIALIZE DATA等をSET DATA READ COMMANDにより読み出す事が可能です。

これにより各軸に対して設定したDATAの確認が行えますので、システム・デバッグ時や信頼性を重視する応用等に利用出来ます。

6. 基本機能DRIVE COMMAND説明及び動作シーケンス

各COMMANDの実行は、実行させる軸のPORT(4-1.参照)に対して行って下さい。

以下では特に明記しない限り、X軸のMCC05v₂について説明しますが、Y軸,Z軸,A軸についても同様です。

6-1.基本機能DRIVE COMMANDのCOMMAND表

*はPULSE出力を伴うCOMMANDです。

D ⁷ D ⁶ D ⁵ D ⁴ D ³ D ² D ¹ D ⁰	HEX CODE	COMMAND NAME	実行時間
0 0 0 0 0 0 0 0	0 0	NO OPERATION	MAX 20μs
0 0 0 0 0 0 0 1	0 1	SPEC INITIALIZE1	MAX 1.2ms(注1)
0 0 0 0 0 0 1 0	0 2	PULSE COUNTER INITIALIZE	MAX 25μs
0 0 0 0 0 0 1 1	0 3	ADDRESS INITIALIZE	MAX 30μs
0 0 0 0 0 1 0 0	0 4	ADDRESS READ	MAX 25μs
0 0 0 0 0 1 0 1	0 5	SERVO RESET	MAX 11ms
0 0 0 0 0 1 1 0	0 6	RATE SET	MAX 60μs(注1)
0 0 0 0 0 1 1 1	0 7	LSPD SET	MAX 95μs(注1)
0 0 0 0 1 0 0 0	0 8	HSPD SET	MAX 85μs
0 0 0 0 1 0 0 1	0 9	DFL COUNTER INITIALIZE	MAX 25μs
0 0 0 0 1 0 1 0	0 A	SET DATA READ	MAX 35μs
	0 B~0 F	設定禁止	(注3)
* 0 0 0 1 0 0 0 0	1 0	+JOG	(注2)
* 0 0 0 1 0 0 0 1	1 1	-JOG	(注2)
* 0 0 0 1 0 0 1 0	1 2	+SCAN	(注2)
* 0 0 0 1 0 0 1 1	1 3	-SCAN	(注2)
* 0 0 0 1 0 1 0 0	1 4	INCREMENTAL INDEX	(注2)
* 0 0 0 1 0 1 0 1	1 5	ABSOLUTE INDEX	(注2)
	1 6~1 7	設定禁止	—————
	1 8~1 9	設定禁止	(注3)
	1 A	CSPD SET	MAX 55μs
	1 B	OFFSET PULSE SET	MAX 20μs
	1 C	ORIGIN DELAY SET	MAX 25μs
	1 D	ORIGIN FLAG RESET	MAX 25μs
* 0 0 0 1 1 1 1 0	1 E	ORIGIN	(注2)
	1 F	設定禁止	—————
	2 0~5 F	設定禁止	(注3)
	6 0	SRATE SET	MAX 150μs
	6 1	SLSPD SET	MAX 150μs
	6 2	SHSPD SET	MAX 150μs
	6 3	SSRATE ADJUST	MAX 100μs
	6 4	SERATE ADJUST	MAX 100μs
	6 5	SCSPD1 ADJUST	MAX 100μs
	6 6	SCSPD2 ADJUST	MAX 100μs
	6 7~6 F	設定禁止	—————
* 0 1 1 1 0 0 0 0	7 0	+S-RATE SCAN	(注2)
* 0 1 1 1 0 0 0 1	7 1	-S-RATE SCAN	(注2)
* 0 1 1 1 0 0 1 0	7 2	S-RATE INCREMENTAL INDEX	(注2)
* 0 1 1 1 0 0 1 1	7 3	S-RATE ABSOLUTE INDEX	(注2)
	7 4~E 1	設定禁止	—————
1 1 1 0 0 0 1 0	E 2	ERROR STATUS READ	MAX 25μs
	E 3~F 1	設定禁止	—————
	F 2~F 6	設定禁止	(注3)

(注1)URATE≠DRATE設定時は、これらのCOMMANDの実行時間はDRIVE TYPEにより次の値になります。

L-TYPE	M-TYPE	H-TYPE
MAX100ms	MAX 35ms	MAX 15ms

(注2)実行時間は規定できません。1 2章のタイミングを参照下さい。

(注3)応用機能DRIVE COMMANDが割り当てられています。詳細は取扱説明書〔応用機能編〕を参照下さい。

6-2.特殊COMMANDのCOMMAND表

特殊COMMANDは常時実行する事が可能です。

但し、通常のCOMMAND実行直後(4 μ s以内)には実行しないで下さい。

D ⁷ D ⁶ D ⁵ D ⁴ D ³ D ² D ¹ D ⁰	HEX CODE	COMMAND NAME	実行時間
1 1 1 1 0 1 1 1	F 7	SPEED CHANGE	(注)
1 1 1 1 1 0 0 0	F 8	INT MASK	MAX 200ns
1 1 1 1 1 0 0 1	F 9	ADDRESS COUNTER PORT SELECT	MAX 200ns
1 1 1 1 1 0 1 0	F A	DFL COUNTER PORT SELECT	MAX 200ns
1 1 1 1 1 1 0 0	F C	PULSE COUNTER PORT SELECT	MAX 200ns
1 1 1 1 1 1 0 1	F D	SPEED PORT SELECT	MAX 200ns
1 1 1 1 1 1 1 0	F E	SLOW STOP	(注)
1 1 1 1 1 1 1 1	F F	FAST STOP	(注)

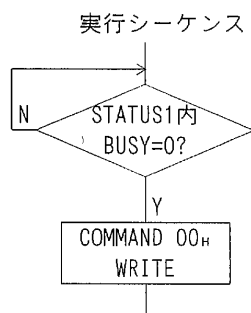
(注)実行時間は規定できません。12章のタイミングを参照下さい。

6-3.NO OPERATION COMMAND

COMMAND 00_H

機能： 機能はありません。

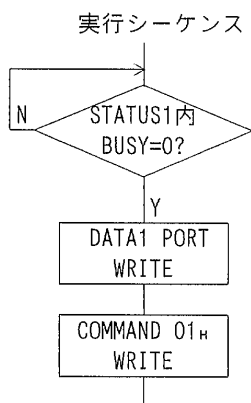
ただし、DREND BIT及びERROR BITがクリアされます。



6-4.SPEC INITIALIZE1 COMMAND

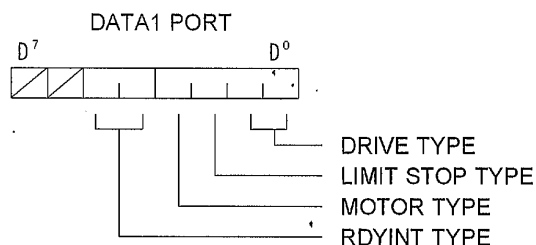
COMMAND 01H

機能： 動作仕様を定義します。



DRIVE DATA1 PORTにDRIVE CONTROL仕様を定義します。

DRIVE DATA1 PORTの内容は以下の通りです。



／部は0/1どちらでも良い。

各BITの詳細を以降に示します。尚、POWER ON/RESET時の設定はアンダーライン側となります。

(1) DRIVE TYPE (D¹,D⁰)

DRIVE TYPEの指定を行うBITです。

D ¹	D ⁰	DRIVE TYPE
0	0	L-TYPE
0	1	M-TYPE
1	0	H-TYPE
1	1	演算MODE(注)

(注)演算MODEについては、取扱説明書〔応用機能編〕を参照下さい。

(2) LIMIT STOP TYPE (D²)

CWLML,CCWLM信号によるLIMIT停止の形式を指定するBITです。

0 : 即時停止

1 : 減速停止

(3) MOTOR TYPE (D³)

対象とするMOTORを指定するBITです。

0 : SERVO

1 : STEPPING

(4) RDYINT TYPE (D⁵,D⁴)

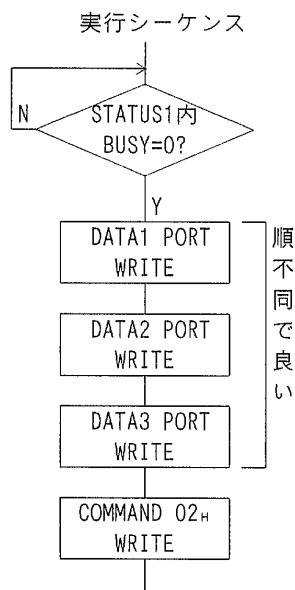
COMMAND終了割り込み要求(RDYINT)の発生パターンを指定するBITです。

D ⁵	D ⁴	発生パターン
0	0	<u>PULSE出力を伴うCOMMAND終了時のみ発生</u>
0	1	全てのCOMMAND終了時発生
1	x	いかなる場合にも出力せず

6-5.PULSE COUNTER INITIALIZE COMMAND

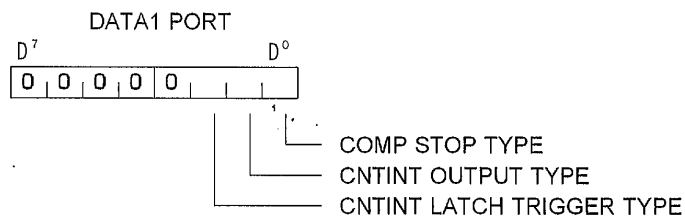
COMMAND 02_H

機能： PULSE COUNTERの動作仕様を定義します。



DRIVE DATA1,2,3 PORTにPULSE COUNT仕様を定義します。

DRIVE DATA1 PORTの内容は以下の通りです。



(注) D⁷~D³BITは、必ず0にして下さい。

DRIVE DATA1 PORTの各BITの詳細を以降に示します。
尚、POWER ON/RESET時の設定はアンダーライン側となります。

(1) COMP STOP TYPE (D⁰)

PULSE COUNTERのCOMP STOP ENABLEにおいて「停止させる」が選択されている場合、即時停止か減速停止かの選択を行うBITです。

(COMPARE REGISTER1~5共、同仕様になります。)

0：即時停止 1：減速停止

(2) CNTINT OUTPUT TYPE (D¹)

PULSE COUNTERにおいてCNTINT出力仕様の選択を行うBITです。

(COMPARE REGISTER1~5共、同仕様になります。)

0：各COMPARATORの検出状態をラッチして出力 (ラッチの解除は、STATUS3 READによります。)

1：各COMPARATORの検出状態をそのままスルーして出力

(注)1を選択しますとCOMPARATORの検出状態をそのまま出力する為、STATUS3 READによる解除は、行えません。

(3) CNTINT LATCH TRIGGER TYPE (D²)

PULSE COUNTERにおいてCNTINT出力仕様がラッチの場合、ラッチの種類を選択するBITです。

(COMPARE REGISTER1~5共、同仕様になります。)

0：レベルラッチ

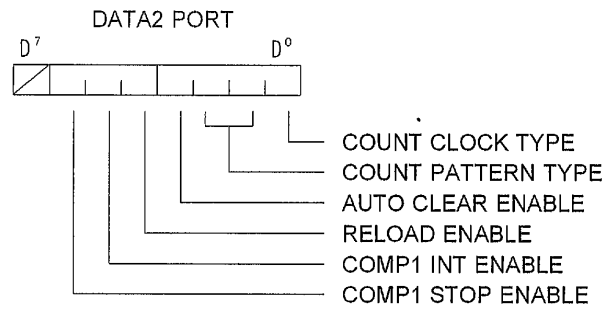
(検出条件が成立している間に、STATUS3 READを行ってもCNTINT出力は、アクティブのままとなります。)

1：エッジラッチ

(検出条件が成立している間でも、STATUS3 READを行う事によりCNTINT出力をRESETします。)

(注)CNTINT出力仕様がスルーの場合、当BITの影響は、ありません。

DRIVE DATA2 PORTの内容は以下の通りです。



／部は0/1どちらでも良い。

DRIVE DATA2 PORTの各BITの詳細を以降に示します。
尚、POWER ON/RESET時の設定はアンダーライン側となります。

(1) COUNT CLOCK TYPE (D⁰)

PULSE COUNTERの動作CLOCKを選択するBITです。

0 : X軸MCC05_{v2}のDRIVE PULSE (XCWP,XCCWP)で動作する。

1 : XEA(X軸エンコーダA相信号),XEB(X軸エンコーダB相信号)からの外部クロックで動作する。

(2) COUNT PATTERN TYPE (D¹,D²)

D⁰ BIT=1の時のみ有効となり、外部入力クロックのCOUNT方法の選択を行います。

D ²	D ¹	カウントパターン	入力クロックの形式
0	0	XEA,XEB入力を1逓倍してカウントする。	90° 位相差クロック
0	1	XEA,XEB入力を2逓倍してカウントする。	
1	0	XEA,XEB入力を4逓倍してカウントする。	
1	1	XEAでカウントアップ、XEBでカウントダウン	方向別独立クロック

(3) AUTO CLEAR ENABLE (D³)

オートクリア機能の設定を行うBITです。

0 : オートクリアを行わない

1 : オートクリアを行う

(4) RELOAD ENABLE (D⁴)

リロード機能の設定を行うBITです。

0 : リロードを行わない

1 : リロードを行う

(5) COMP1 INT ENABLE (D⁵)

COMPARE REGISTER1の検出出力XCNTINTを出力するかしらないかを選択するBITです。

0 : XCNTINTを出力しない

1 : XCNTINTを出力する

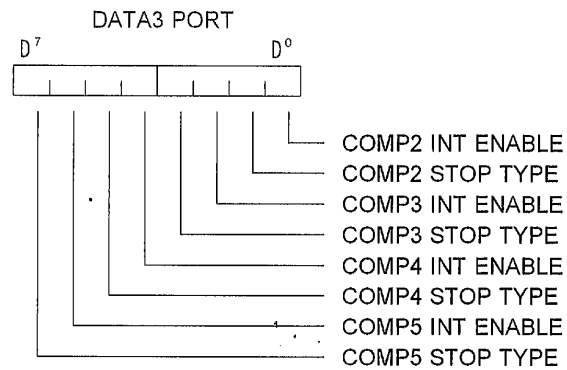
(6) COMP1 STOP TYPE (D⁶)

COMPARE REGISTER1の検出出力により、PULSE出力を停止させるかさせないかを選択するBITです。

0 : 停止させない

1 : 停止させる

DRIVE DATA3 PORTの内容は以下の通りです。



DRIVE DATA3 PORTの各BITの詳細を以降に示します。

尚、POWER ON/RESET時の設定はアンダーライン側となります。

(1) COMP2 INT ENABLE (D⁰)

COMPARE REGISTER2の検出出力XCNTINTを出力するかしないかを選択するBITです。

0 : XCNTINTを出力しない 1 : XCNTINTを出力する

(2) COMP2 STOP TYPE (D¹)

COMPARE REGISTER2の検出出力により、PULSE出力を停止させるかさせないかを選択するBITです。

0 : 停止させない 1 : 停止させる

(3) COMP3 INT ENABLE (D²)

COMPARE REGISTER3の検出出力XCNTINTを出力するかしないかを選択するBITです。

0 : XCNTINTを出力しない 1 : XCNTINTを出力する

(4) COMP3 STOP TYPE (D³)

COMPARE REGISTER3の検出出力により、PULSE出力を停止させるかさせないかを選択するBITです。

0 : 停止させない 1 : 停止させる

(5) COMP4 INT ENABLE (D⁴)

COMPARE REGISTER4の検出出力XCNTINTを出力するかしないかを選択するBITです。

0 : XCNTINTを出力しない 1 : XCNTINTを出力する

(6) COMP4 STOP TYPE (D⁵)

COMPARE REGISTER4の検出出力により、PULSE出力を停止させるかさせないかを選択するBITです。

0 : 停止させない 1 : 停止させる

(7) COMP5 INT ENABLE (D⁶)

COMPARE REGISTER5の検出出力XCNTINTを出力するかしないかを選択するBITです。

0 : XCNTINTを出力しない 1 : XCNTINTを出力する

(8) COMP5 STOP TYPE (D⁷)

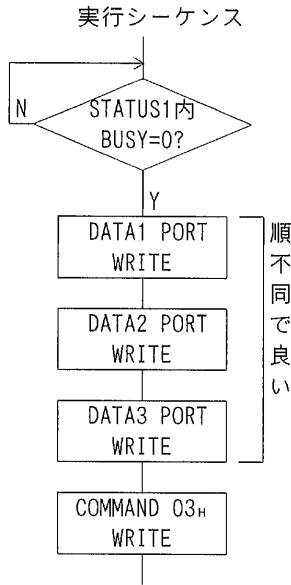
COMPARE REGISTER5の検出出力により、PULSE出力を停止させるかさせないかを選択するBITです。

0 : 停止させない 1 : 停止させる

6-6.ADDRESS INITIALIZE COMMAND

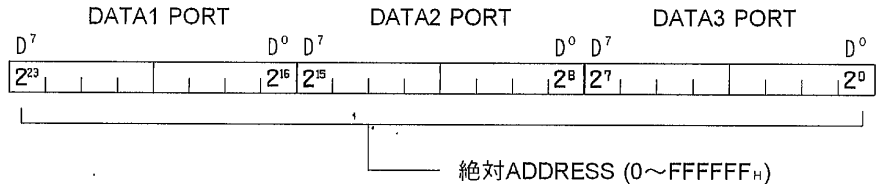
COMMAND 03_H

機能： 現在位置を指定された絶対ADDRESSとして、定義・記憶し、ADDRESS COUNTERへ値を設定します。



DRIVE DATA1,2,3 PORTにADDRESSを指定します。

DRIVE DATA1,2,3 PORTの内容は以下の通りです。



ADDRESSが負数の場合、2の補数表現とします。

・ ADDRESSの設定例

ADDRESS(10進表現)	DATA1 PORT	DATA2 PORT	DATA3 PORT
+8,388,607	7F _H	FF _H	FF _H
+10	00 _H	00 _H	0A _H
±0	00 _H	00 _H	00 _H
-10	FF _H	FF _H	F6 _H
-8,388,607	80 _H	00 _H	01 _H

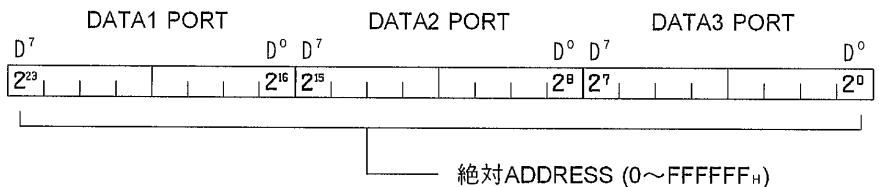
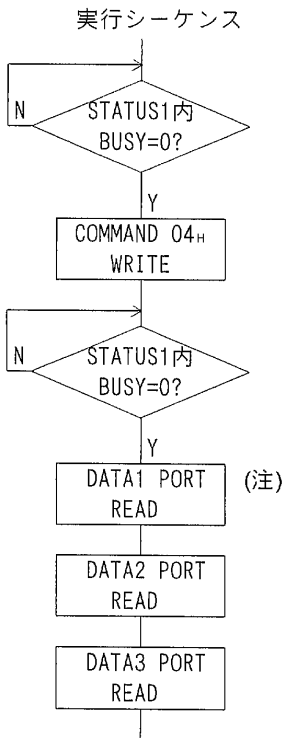
6-7.ADDRESS READ COMMAND

COMMAND 04_H

機能： MOTORの現在位置を絶対ADDRESSとして読み出します。

DATA1,2,3 PORTより絶対ADDRESSを読み出します。

DATA1,2,3 PORTの内容は以下の通りです。



ADDRESSが負数の場合、2の補数表現です。

・ ADDRESSの出力例

ADDRESS(10進表現)	DATA1 PORT	DATA2 PORT	DATA3 PORT
+8,388,607	7F _H	FF _H	FF _H
+10	00 _H	00 _H	0A _H
±0	00 _H	00 _H	00 _H
-10	FF _H	FF _H	F6 _H
-8,388,607	80 _H	00 _H	01 _H

当COMMANDは、旧製品とのCOMMAND互換性の為用意してあるものです。読み出されるADDRESS DATAは、ADDRESS COUNTERのCOUNT DATA (6-39.項)と何等変わりはありません。一般的には後者を使用して下さい。

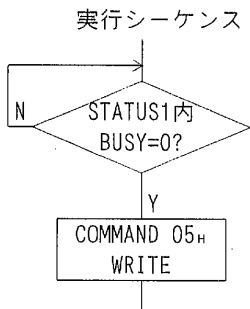
(注)DATAのREADは必ずDRIVE DATA1~3PORTの順序で行って下さい。

DRIVE DATA1,2,3 PORTは、通常、PULSE COUNTERのCOUNTER値を読み出す為の専用PORTとなっています。これらのPORTは、ADDRESS READ COMMANDを書き込む事によりPORT機能が切り替わり、当PORTはADDRESS DATA読み出し用のPORTとなります。ADDRESS DATA読み出し用PORTとしての機能はDRIVE DATA3 PORTをREADする事によって解除され本来のPORT機能に復帰します。従って、ADDRESS READ COMMANDを書き込んだ場合は必ずDRIVE DATA3 PORTのREADを行って下さい。

6-8.SERVO RESET COMMAND

COMMAND 05_H

機能： SERVO DRIVERに対し、 $\overline{\text{DRST}}$ 信号を10ms間出力します。

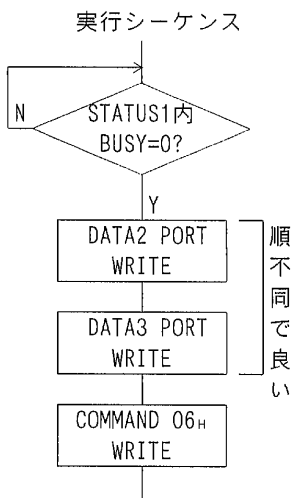


尚、STEPPING MOTOR選択時には、当COMMANDはNO OPERATION COMMANDと同じになります。

6-9.RATE SET COMMAND

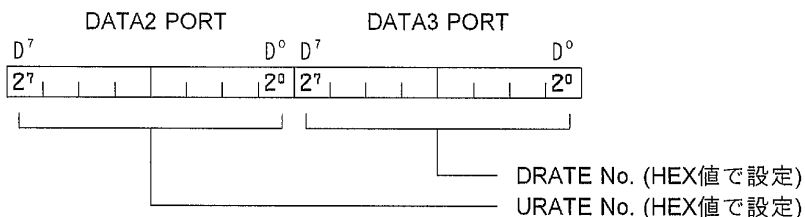
COMMAND 06_H

機能： 加減速DRIVEに必要なURATE(加速時定数)、DRATE(減速時定数)を設定します。



DRIVE DATA2 PORTにURATE、DRIVE DATA3 PORTにDRATEをDATA表のNo.で設定します。

DRIVE DATA2,3 PORTの内容は以下の通りです。

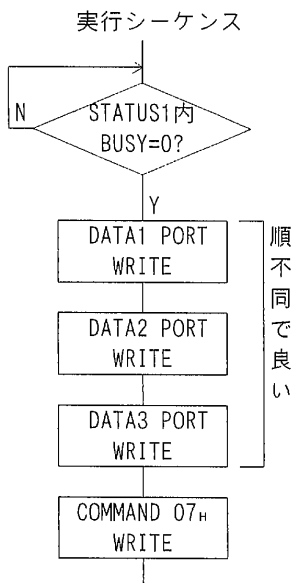


RATE SET COMMANDは1度実行されていれば変更の必要な場合を除き、再設定不要です。
POWER ON/RESETは、URATE,DRATE共No.=9(100ms/1000Hz)となっています。

6-10.LSPD SET COMMAND

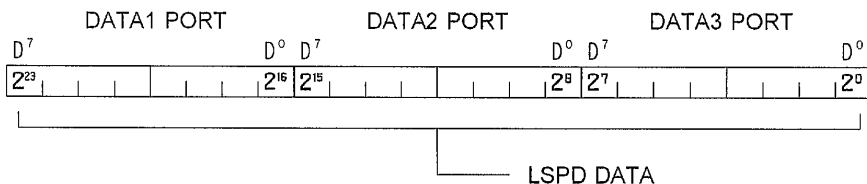
COMMAND 07_H

機能： DRIVEに必要なLSPD(LOW SPEED)を設定します。



DRIVE DATA1,2,3 PORTにLSPDをHz単位の3バイトDATAで設定します。

DRIVE DATA1,2,3 PORTの内容は以下の通りです。



LSPD DATAの設定範囲は、10(0A_H)~3,333,333(32DCD5_H)です。(注)

LSPD SET COMMANDは1度実行されていれば変更の必要な場合を除き、再設定不要です。

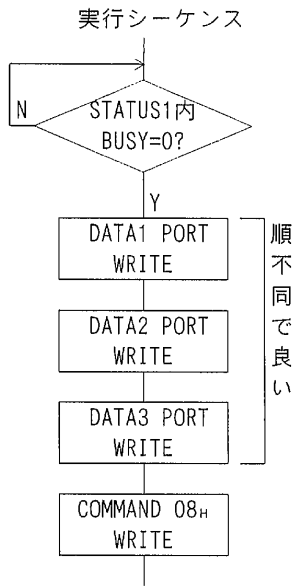
POWER ON/RESET時は、LSPD=300Hzとなっています。

(注)DATAの設定範囲の上限は、DRIVE TYPEにより異なり、5-17.項に示すSPEED範囲となります。

6-11.HSPD SET COMMAND

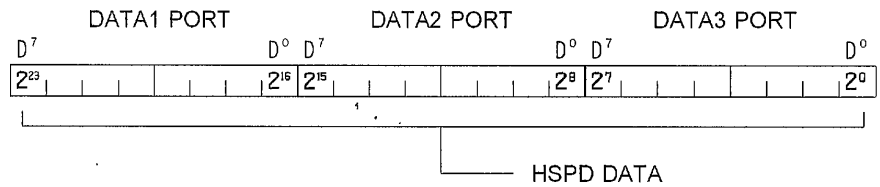
COMMAND 08_H

機能： DRIVEに必要なHSPD(HIGH SPEED)を設定します。



DRIVE DATA1,2,3 PORTにHSPDをHz単位の3バイトDATAで設定します。

DRIVE DATA1,2,3 PORTの内容は以下の通りです。



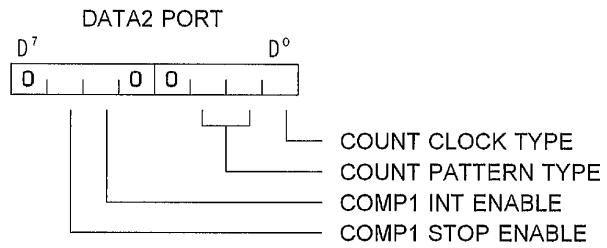
HSPD DATAの設定範囲は、1(1_H)~3,333,333(32DCD5_H)です。(注)

HSPD SET COMMANDは1度実行されていれば変更の必要な場合を除き、再設定不要です。

POWER ON/RESET時は、HSPD=3000Hzとなっています。

(注)DATAの設定範囲の上限は、DRIVE TYPEにより異なり、5-17項に示すSPEED範囲となります。

DRIVE DATA2 PORTの内容は右の通りです。



(注) $2^3, 2^4$ BITは、必ず0として下さい。
 2^7 BITは応用機能が割り付けられていますので、0として下さい。

DRIVE DATA2 PORTの各BITの詳細を以降に示します。
 尚、POWER ON/RESET時の設定はアンダーライン側となります。

(1) COUNT CLOCK TYPE (D^0)

偏差COUNTERの動作CLOCKを選択するBITです。

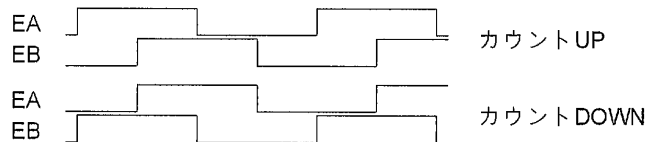
- 0 : X軸MCC05 v_2 のDRIVE PULSE (XCWP,XCCWP)とXEA,XEBからの外部クロックの偏差で動作する。
- 1 : XEA(X軸エンコーダA相信号),XEB(X軸エンコーダB相信号)からの外部クロックのみで動作する。

(2) COUNT PATTERN TYPE (D^1, D^2)

偏差COUNTERの外部入力クロックのCOUNT方法を選択するBITです。

D^2	D^1	カウントパターン	入力クロックの形式
0	0	XEA,XEB入力を1逓倍してカウントする。	90° 位相差クロック
0	1	XEA,XEB入力を2逓倍してカウントする。	
1	0	XEA,XEB入力を4逓倍してカウントする。	方向別独立クロック
1	1	XEAでカウントアップ、XEBでカウントダウン	

(注) MCC05 v_2 の出力PULSEは、CWでカウントDOWN、CCWでカウントUPとなります。
 又、90° 位相差CLOCKは、下記のようになります。詳細については、12-12.項を参照下さい。



(3) COMP1 INT ENABLE (D^5)

偏差COUNTER COMPARATOR1の検出出力XDFLINTを出力するかしないかを選択するBITです。

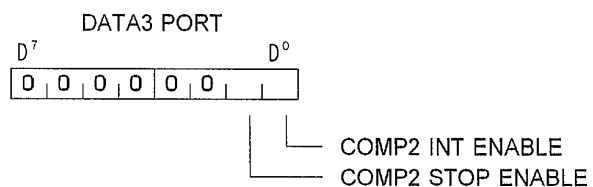
- 0 : XDFLINTを出力しない
- 1 : XDFLINTを出力する

(4) COMP1 STOP ENABLE (D^6)

偏差COUNTER COMPARATOR1の検出出力で、PULSE出力を停止させるかさせないかを選択するBITです。

- 0 : 停止させない
- 1 : 停止させる

DRIVE DATA3 PORTの内容は右の通りです。



(注) $2^2 \sim 2^7$ BITは、必ず0として下さい。

(1) COMP2 INT ENABLE (D^0)

偏差COUNTER COMPARATOR2の検出出力XDFLINTを出力するかしないかを選択するBITです。

- 0 : XDFLINTを出力しない
- 1 : XDFLINTを出力する

(2) COMP2 STOP ENABLE (D^1)

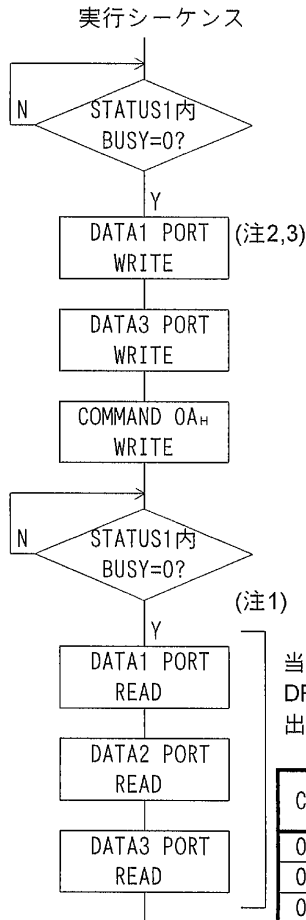
偏差COUNTER COMPARATOR2の検出出力で、PULSE出力を停止させるかさせないかを選択するBITです。

- 0 : 停止させない
- 1 : 停止させる

6-13.SET DATA READ COMMAND

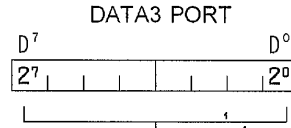
COMMAND 0A_H

機能： 各軸のMCC05_{v2}に対して設定したSPEC DATAや SPEED DATA等の読み出しを行います。



DRIVE DATA3 PORT(WRITE)に読み出しを行いたい設定DATAのCOMMANDを指定します。一部DRIVE DATA1 PORT(WRITE)を使用します。(注2,3)

DRIVE DATA3 PORT(WRITE)の内容は以下の通りです。



読み出すDATAの設定COMMAND CODE

DRIVE DATA1,2,3 PORT(READ)より設定されているDATAの読み出しを行います。

DATAの出力方法は、各々のCOMMANDのDATA設定方法と同じ型式となります。
例) RATEの設定No.を確認したい場合は、DATA3 PORTに「06_H」(RATE SET COMMAND)、COMMAND PORTに「0A_H」(当COMMAND)を書き込み、DATA2,3 PORTを読み出します。DATA2 PORTにURATE No.、DATA3 PORTにDRATE No.が出力されます。

(注1)

当COMMANDで確認可能なDATAは、以下の各COMMANDで設定されたものです。DRIVE DATA3 PORTに以下のCOMMAND CODE以外が設定されていた場合、出力DATAは保証されません。この時STATUS1 PORTのERROR BITが1となります。

CODE	COMMAND NAME	CODE	COMMAND NAME
01 _H	SPEC INITIALIZE1	29 _H	PART RATE SET (注3) *
02 _H	PULSE COUNTER INITIALIZE	2B _H	MARGIN TIME SET *
06 _H	RATE SET (注2)	2C _H	PEAK PULSE SET *
07 _H	LSPD SET	2D _H	SEND PULSE SET *
08 _H	HSPD SET	2E _H	SESPD SET *
09 _H	DFL COUNTER INITIALIZE	2F _H	SPEC INITIALIZE4 *
0B _H	CW SOFT LIMIT SET *	50 _H	DEND TIME SET *
0C _H	CCW SOFT LIMIT SET *	51 _H	EXTEND ORIGIN SPEC SET *
0E _H	DFL DIVISION DATA SET *	52 _H	CONSTANT SCAN MAX PULSE*
18 _H	END PULSE SET *	53 _H	CHANGE POINT DATA SET *
19 _H	ESPD SET *	54 _H	CHANGE DATA SET *
1A _H	CSPD SET	55 _H	AUTO CHANGE SET *
1B _H	OFFSET PULSE SET	5F _H	SPEC INITIALIZE5 *
1C _H	ORIGIN DELAY SET	60 _H	SRATE SET
20 _H	SPEC INITIALIZE3 *	61 _H	SLSPD SET
22 _H	RESOLUTION SET *	62 _H	SHSPD SET
24 _H	PART HSPD SET (注3) *	63 _H	SSRATE ADJUST
25 _H	INCREMENTAL DATA SET *	64 _H	SERATE ADJUST
26 _H	ABSOLUTE DATA SET *	65 _H	SCSPD1 ADJUST
27 _H	PART PULSE SET (注3) *	66 _H	SCSPD2 ADJUST

*印のCOMMANDは、応用機能用のCOMMANDです。詳細は取扱説明書〔応用機能編〕を参照下さい。

(注1) 確認したい内容のCOMMANDによって読み出すDATA PORTの数とDATA PORT No.が異なりますが、当COMMANDを実行した場合必ずDRIVE DATA3 PORTのREADを行って下さい。

(注2) このCOMMANDは、演算MODE時URATE/DRATEの指定をDRIVE DATA1 PORT(WRITE)へ設定して下さい。

(注3) これらのCOMMANDは、PART No.をDRIVE DATA1 PORT(WRITE)へ設定して下さい。

(注4) 全てのDATAは、MIN/MAX処理等の内部処理されない書き込まれたDATAのまま出力されます。

又DATA書き込み後、DRIVE TYPEの固定/演算を切り替えても出力されるDATAは、以前の型式で出力されます。

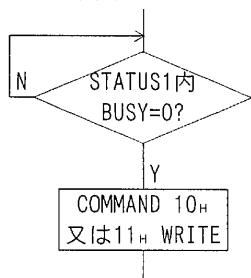
(注5) POWER ON/RESET時に設定される初期設定値は読み出せません。

6-14. +/-JOG COMMAND

COMMAND +(CW)方向DRIVE時 10_H -(CCW)方向DRIVE時 11_H

実行シーケンス

機能： JOG DRIVEを行います。

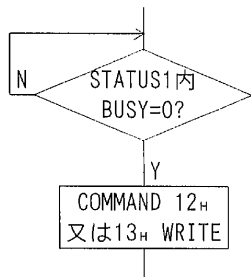


6-15. +/-SCAN COMMAND

COMMAND +(CW)方向DRIVE時 12_H -(CCW)方向DRIVE時 13_H

実行シーケンス

機能： SCAN DRIVEを行います。



6-16. INCREMENTAL INDEX COMMAND

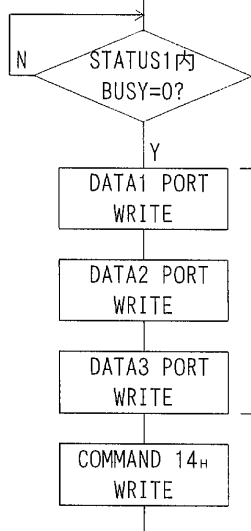
COMMAND 14_H

機能： 相対指定のINDEX DRIVEを行います。

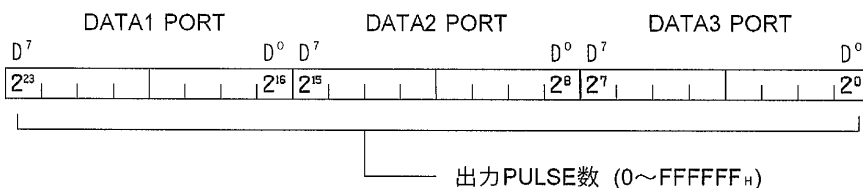
実行シーケンス

DRIVE DATA1,2,3 PORTに出力PULSE数と方向を指定します。

DRIVE DATA1,2,3 PORTの内容は以下の通りです。



順
不
同
で
良
い



-(CCW)方向の場合、出力PULSE数は2の補数表現とします。

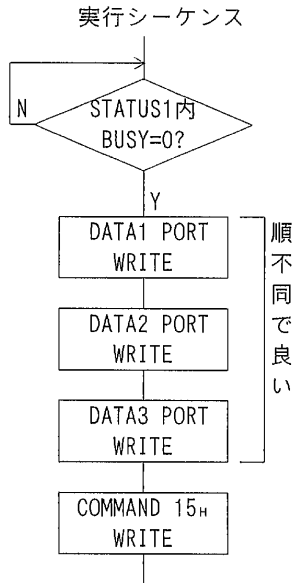
・出力PULSE数の設定例

出力PULSE(10進表現)	DATA1 PORT	DATA2 PORT	DATA3 PORT
+8,388,607	7F _H	FF _H	FF _H
+10	00 _H	00 _H	0A _H
±0	00 _H	00 _H	00 _H
-10	FF _H	FF _H	F6 _H
-8,388,607	80 _H	00 _H	01 _H

6-17.ABSOLUTE INDEX COMMAND

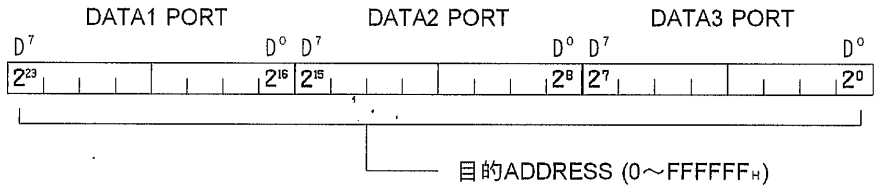
COMMAND **15_H**

機能： 絶対指定のINDEX DRIVEを行います。



DRIVE DATA1,2,3 PORTに目的地の絶対ADDRESSを指定します。

DRIVE DATA1,2,3 PORTの内容は以下の通りです。



目的ADDRESSが負数の場合、2の補数表現とします。

・目的ADDRESSの設定例

目的ADDRESS(10進表現)	DATA1 PORT	DATA2 PORT	DATA3 PORT
+8,388,607	7F _H	FF _H	FF _H
+10	00 _H	00 _H	0A _H
±0	00 _H	00 _H	00 _H
-10	FF _H	FF _H	F6 _H
-8,388,607	80 _H	00 _H	01 _H

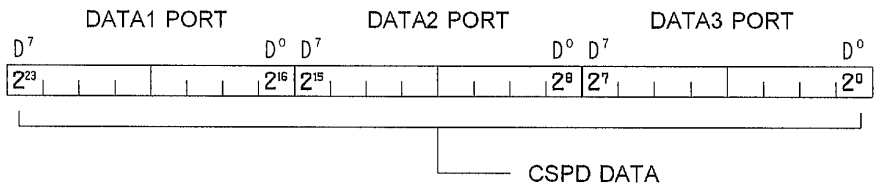
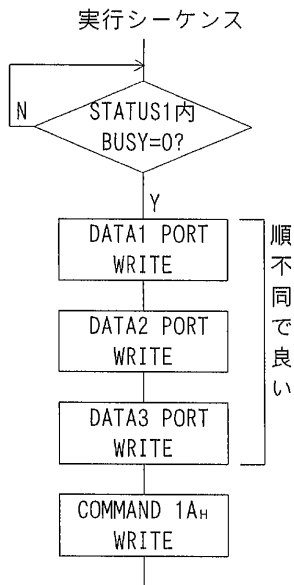
6-18.CSPD SET COMMAND

COMMAND **1A_H**

機能： ORIGIN DRIVEに必要なCSPD(CONSTANT SPEED)を設定します。

DRIVE DATA1,2,3 PORTにCSPDをHz単位の3バイトDATAで設定します。

DRIVE DATA1,2,3 PORTの内容は以下の通りです。



CSPD DATAの設定範囲は、1(1_H)~3,333,333(32DCD5_H)です。(注)

CSPD SET COMMANDは1度実行されていれば変更の必要な場合を除き、再設定不要です。

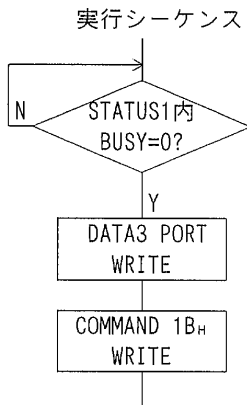
POWER ON/RESET時は、CSPD=300Hzとなっています。

(注)DATAの設定範囲は、DRIVE TYPEにより異なり、5-17.項に示すSPEED範囲となります。

6-19.OFFSET PULSE SET COMMAND

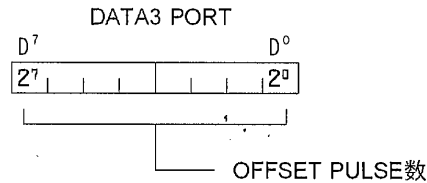
COMMAND **1BH**

機能： ORIGIN DRIVEに必要なOFFSET PULSE数を設定します。



DRIVE DATA3 PORTにOFFSET PULSE数を設定します。

DRIVE DATA3 PORTの内容は以下の通りです。

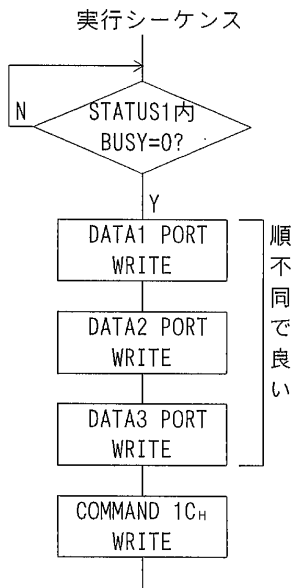


OFFSET PULSE数の設定範囲は、0(0H)~255(FFH)です。
POWER ON/RESET時は、OFFSET PULSE数=0に設定されます。
OFFSET PULSE SET COMMANDは変更の必要な場合を除き、
再設定不要です。

6-20.ORIGIN DELAY SET COMMAND

COMMAND **1CH**

機能： 機械原点検出DRIVEに於けるDELAY TIMEを設定します。



DRIVE DATA1,2,3 PORTへは各々次のDATAを設定します

DATA1 PORT LIMIT DELAY TIME (300ms(3CH))
CCW LIMITに入り停止した後、反転開始までの
DELAY TIME

DATA2 PORT SCAN DELAY TIME (50ms(0AH))
CONSTANT SCAN,SCAN DRIVE工程に於て、
方向を反転する時のDELAY TIME

DATA3 PORT JOG DELAY TIME (20ms(04H))
JOG DRIVE工程に於ける1PULSE毎のDELAY TIME

各々は、POWER ON/RESET時は()の値が設定されています。

各DATAは00H~FFHであり、5ms単位で設定します。

例) 00H DELAY TIME無し
0AH 50ms
FFH 1.275s

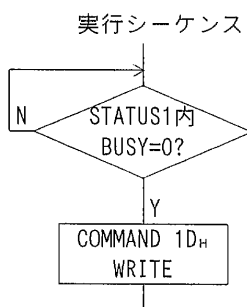
(注)各DELAY TIMEは、一般的には変更する必要はありません。原点検出で
何等かの不具合が起きた場合やクアタイムの改善の場合に使用して下さい。

ORIGIN DELAY SET COMMANDは変更の必要な場合を除き、再設定不要です。

6-21.ORIGIN FLAG RESET COMMAND

COMMAND **1DH**

機能： 機械原点検出DRIVE時に使用する検出FLAGのRESETを
行います。



当COMMANDは機械原点検出DRIVE使用時、機械原点近傍までの
ABSOLUTE INDEX DRIVEを行いたくない場合にのみ使用します。

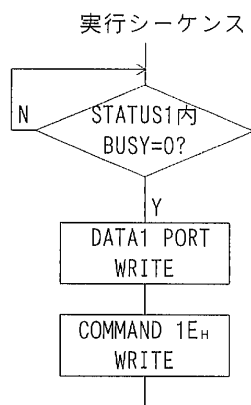
詳細は7章を参照下さい。

(注)当COMMANDの実行は必ずORIGIN COMMAND実行前に行って下さい。

6-22.ORIGIN COMMAND

COMMAND 1E_H

機能： 機械原点検出までのDRIVEを行います。



DRIVE DATA1 PORTへは実行するORG型式を指定します。

ORG-0 00_H
 ORG-1 01_H
 ORG-2 02_H
 ORG-3 03_H
 ORG-4 04_H
 ORG-5 05_H
 ORG-10 0A_H
 ORG-11 0B_H
 ORG-12 0C_H

上記以外のDATAが設定されていた場合は、COMMAND ERRORとなり動作は行われません。

DRIVE終了時、STATUS1内のDREND BITが1でLSEND,SSEND,FSENDの各BITがいずれも0の時、機械原点は正常に検出されています。(04_H)

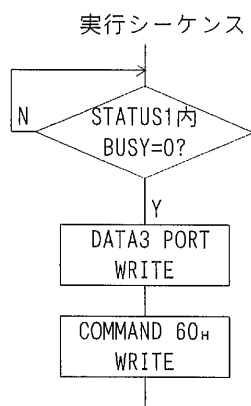
ERROR,LSEND,SSEND,FSENDのいずれかが1の場合、機械原点は検出されていません。

尚、DRIVE中RESET入力され検出が中断した場合、STATUS1内の全BITが0となります。(00_H)

6-23.SRATE SET COMMAND

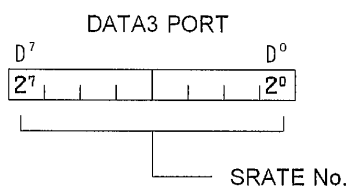
COMMAND 60_H

機能： S-RATE DRIVEに必要なSRATE(加減速時定数)を設定します。



DRIVE DATA3 PORTにSRATEをDATA表のNo.で設定します。

DRIVE DATA3 PORTの内容は以下の通りです。



SRATE SET COMMANDは1度実行されていれば変更が必要な場合を除き、再設定不要です。

POWER ON/RESET時はNo.=9(100ms/1000Hz)設定となっています。

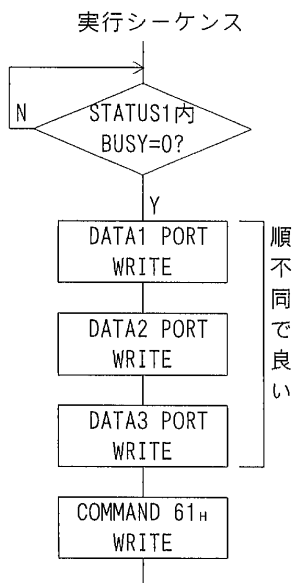
(注)当COMMANDを実行するとSSRATE,SERATEが初期値に再設定されます。

SSRATE,SERATEの補正を行った場合は注意して下さい。

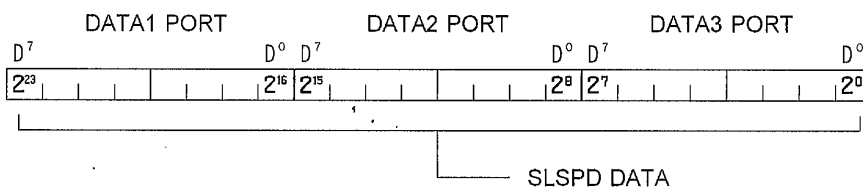
6-24.SLSPD SET COMMAND

COMMAND 61_H

機能： S-RATE DRIVEに必要なSLSPD(LOW SPEED)を設定します。



DRIVE DATA1,2,3 PORTにSLSPDをHz単位の3バイトDATAで
設定します。
DRIVE DATA1,2,3 PORTの内容は以下の通りです。



SLSPD DATAの最大設定範囲は、10(0A_H)~3,333,333(32DCD5_H)です。
(注1)

SLSPD SET COMMANDは1度実行されていれば変更の必要な場合を除き、
再設定不要です。

POWER ON/RESET時は、SLSPD=300Hzとなっています。

(注1)DATAの設定範囲の上限は、DRIVE TYPEにより異なります。5-17.を参照下さい。

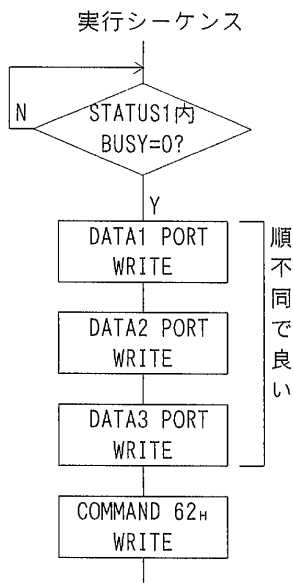
(注2)当COMMANDを実行するとSCSPD1,SCSPD2が初期値に再設定されます。

SCSPD1,SCSPD2の補正を行った場合は注意して下さい。

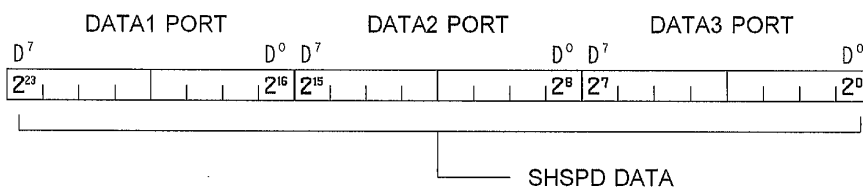
6-25.SHSPD SET COMMAND

COMMAND 62_H

機能： S-RATE DRIVEに必要なSHSPD(HIGH SPEED)を設定します。



DRIVE DATA1,2,3 PORTにSHSPDをHz単位の3バイトDATAで
設定します。
DRIVE DATA1,2,3 PORTの内容は以下の通りです。



SHSPD DATAの最大設定範囲は、1(1_H)~3,333,333(32DCD5_H)です。(注1)

SHSPD SET COMMANDは1度実行されていれば変更の必要な場合を除き、
再設定不要です。

POWER ON/RESET時は、SHSPD=3000Hzとなっています。

(注1)DATAの設定範囲の上限は、DRIVE TYPEにより異なります。5-17.を参照下さい。

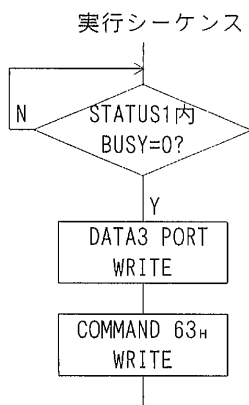
(注2)当COMMANDを実行するとSCSPD1,SCSPD2が初期値に再設定されます。

SCSPD1,SCSPD2の補正を行った場合は注意して下さい。

6-26.SSRATE ADJUST COMMAND

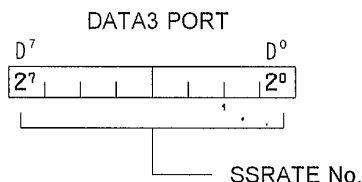
COMMAND 63_H

機能： S-RATE DRIVEに必要なSSRATE(加速開始又は減速終了時定数)を調整します。



DRIVE DATA3 PORTにSSRATEをDATA表のNo.で設定します。

DRIVE DATA3 PORTの内容は以下の通りです。



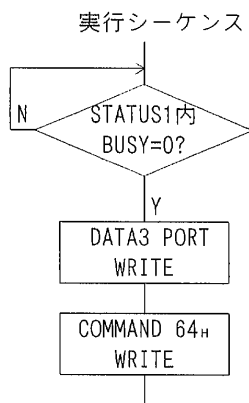
SSRATEは、SRATE SET COMMANDによってSRATEの約8倍の値に自動設定されます。このDATAにて仕様を満足する場合は当COMMANDを実行する必要はありません。自動設定値についての詳細は、5-9.を参照下さい。

- (注1)SRATE SET COMMANDを実行すると実行前に調整したSSRATEは無効となり初期値に再設定されます。SPEC INITIALIZE1 COMMANDでDRIVE TYPEを変更した場合も同様です。
 (注2)SSRATEの調整範囲はSSRATE \geq SRATEです。SSRATE $<$ SRATE設定の場合はSSRATE=SRATEとなります。

6-27.SERATE ADJUST COMMAND

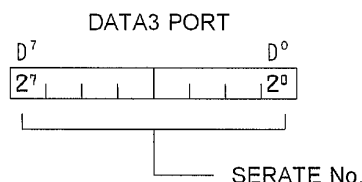
COMMAND 64_H

機能： S-RATE DRIVEに必要なSERATE(加速終了又は減速開始時定数)を調整します。



DRIVE DATA3 PORTにSERATEをDATA表のNo.で設定します。

DRIVE DATA3 PORTの内容は以下の通りです。



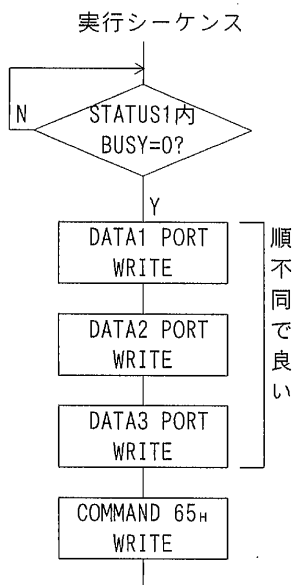
SERATEは、SRATE SET COMMANDによってSRATEの約8倍の値に自動設定されます。このDATAにて仕様を満足する場合は当COMMANDを実行する必要はありません。自動設定値についての詳細は、5-9.を参照下さい。

- (注1)SRATE SET COMMANDを実行すると実行前に調整したSERATEは無効となり初期値に再設定されます。SPEC INITIALIZE1 COMMANDでDRIVE TYPEを変更した場合も同様です。
 (注2)SERATEの調整範囲はSERATE \geq SRATEです。SERATE $<$ SRATE設定の場合はSERATE=SRATEとなります。

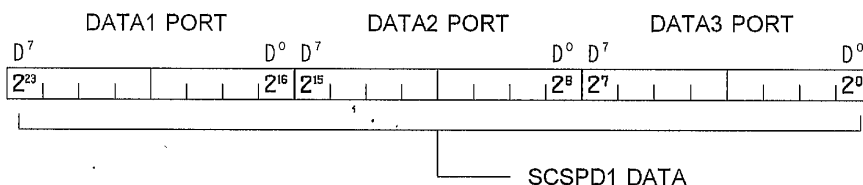
6-28.SCSPD1 ADJUST COMMAND

COMMAND 65H

機能： S-RATE DRIVEに必要なSCSPD1(直線RATE開始又は終了SPEED)を調整します。



DRIVE DATA1,2,3 PORTにSCSPD1をHz単位の3バイトDATAで設定します。
DRIVE DATA1,2,3 PORTの内容は以下の通りです。



SCSPD1は、RESET又はSLSPD SET,SHSPD SET COMMANDによって下式で示される値に再設定されます。
下記のDATAにて仕様を満足する場合は、当COMMANDを実行する必要はありません。

$$SCSPD1 = SLSPD + (SHSPD - SLSPD) \times \frac{1}{3}$$

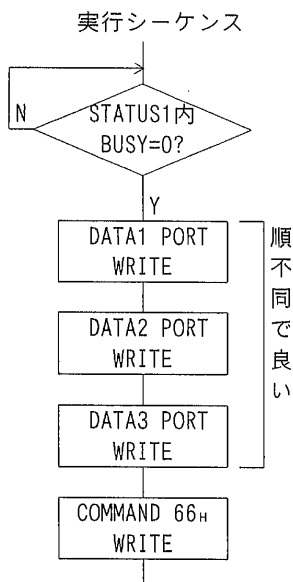
(注1)SLSPD SET又はSHSPD SET COMMANDを実行すると、実行前のSCSPD1は無効となり初期値に再設定されます。SPEC INITIALIZE1 COMMANDでDRIVE TYPEを変更した場合も同様です。

(注2)SCSPD1の調整範囲はSLSPD ≤ SCSPD1 ≤ SCSPD2です。
SCSPD1 < SLSPD 設定の場合はSCSPD1 = SLSPD、
SCSPD1 > SCSPD2設定の場合はSCSPD1 = SCSPD2となります。

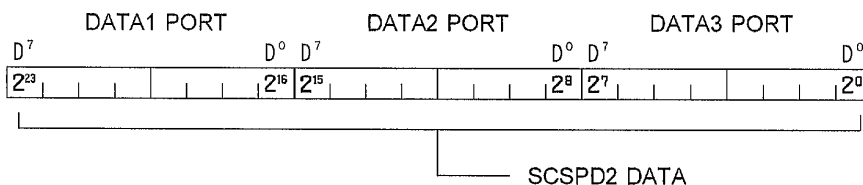
6-29.SCSPD2 ADJUST COMMAND

COMMAND 66H

機能： S-RATE DRIVEに必要なSCSPD2(直線RATE終了又は開始SPEED)を調整します。



DRIVE DATA1,2,3 PORTにSCSPD2をHz単位の3バイトDATAで設定します。
DRIVE DATA1,2,3 PORTの内容は以下の通りです。



SCSPD2は、RESET又はSLSPD SET,SHSPD SET COMMANDによって下式で示される値に再設定されます。
下記のDATAにて仕様を満足する場合は、当COMMANDを実行する必要はありません。

$$SCSPD2 = SLSPD + (SHSPD - SLSPD) \times \frac{2}{3}$$

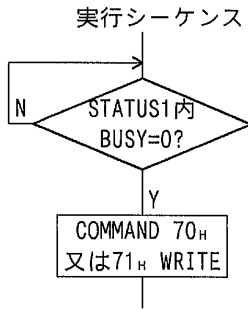
(注1)SLSPD SET又はSHSPD SET COMMANDを実行すると、実行前のSCSPD2は無効となり初期値に再設定されます。SPEC INITIALIZE1 COMMANDでDRIVE TYPEを変更した場合も同様です。

(注2)SCSPD2の調整範囲はSCSPD1 ≤ SCSPD2 ≤ SHSPDです。
SCSPD2 < SCSPD1設定の場合はSCSPD2 = SCSPD1、
SCSPD2 > SHSPD 設定の場合はSCSPD2 = SHSPDとなります。

6-30.+/- S-RATE SCAN COMMAND

COMMAND +(CW)方向DRIVE時 70_H -(CCW)方向DRIVE時 71_H

機能： S-RATE SCAN DRIVEを行います。



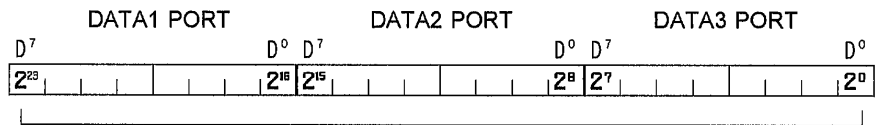
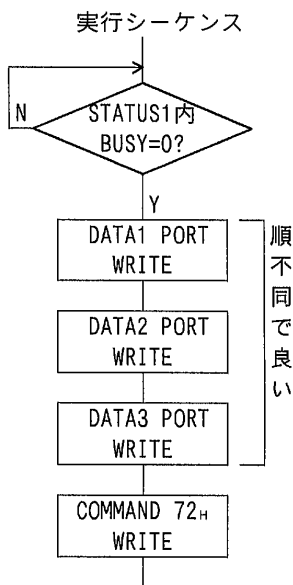
6-31.S-RATE INCREMENTAL INDEX COMMAND

COMMAND 72_H

機能： 相対指定のS-RATE INDEX DRIVEを行います。

DRIVE DATA1,2,3 PORTに出力PULSE数と方向を指定します。

DRIVE DATA1,2,3 PORTの内容は以下の通りです。



出力PULSE数 (0~FFFFFF_H)

-(CCW)方向の場合、出力PULSE数は2の補数表現とします。

・出力PULSE数の設定例

出力PULSE(10進表現)	DATA1 PORT	DATA2 PORT	DATA3 PORT
+8,388,607	7F _H	FF _H	FF _H
+10	00 _H	00 _H	0A _H
±0	00 _H	00 _H	00 _H
-10	FF _H	FF _H	F6 _H
-8,388,607	80 _H	00 _H	01 _H

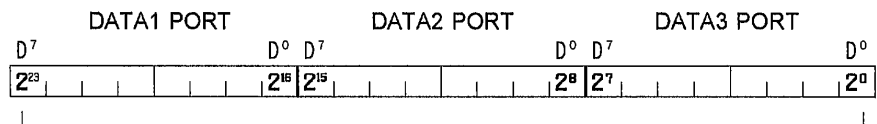
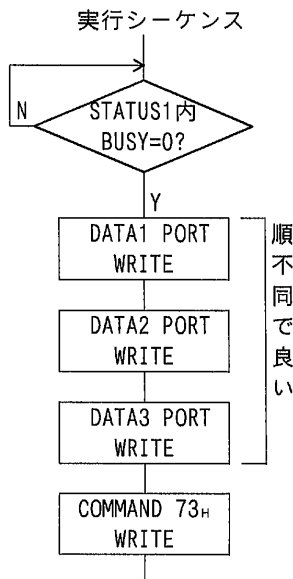
6-32.S-RATE ABSOLUTE INDEX COMMAND

COMMAND 73_H

機能： 絶対指定のS-RATE INDEX DRIVEを行います。

DRIVE DATA1,2,3 PORTに目的地の絶対ADDRESSを指定します。

DRIVE DATA1,2,3 PORTの内容は以下の通りです。



目的ADDRESS (0~FFFFFF_H)

目的ADDRESSが負数の場合、2の補数表現とします。

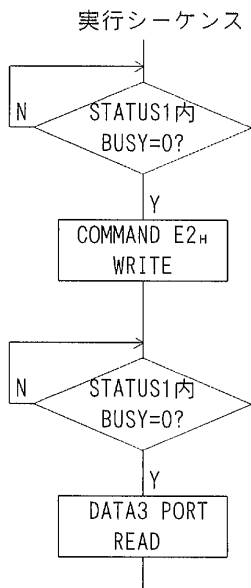
・目的ADDRESSの設定例

目的ADDRESS(10進表現)	DATA1 PORT	DATA2 PORT	DATA3 PORT
+8,388,607	7F _H	FF _H	FF _H
+10	00 _H	00 _H	0A _H
±0	00 _H	00 _H	00 _H
-10	FF _H	FF _H	F6 _H
-8,388,607	80 _H	00 _H	01 _H

6-33.ERROR STATUS READ COMMAND

COMMAND E2_H

機能： STATUS1 PORT内のERROR BITが1の時、
ERROR発生原因を読み出します。



DRIVE DATA3 PORTにERROR発生原因を、HEX CODEで出力します。

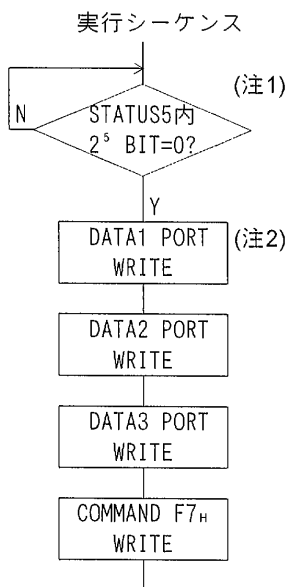
- | | | | |
|-----------------|-------|-----------------------------------|---|
| 00 _H | | ERRORは発生していません | |
| 01 _H | | 未定義COMMANDを実行した | |
| 02 _H | | SET DATA READを対象外のCOMMANDに実行した | |
| 03 _H | | SPECIAL INDEXをURATE≠DRATE時に実行した | * |
| | | 又はSOFT LIMIT有効時URATE≠DRATEの | |
| | | SPECIAL SCANを実行した | * |
| 04 _H | | SERIAL INDEXの区間1条件エラー | * |
| 05 _H | | SOFT LIMITエラー | * |
| 06 _H | | DEND ERRORによりDRIVE終了した | * |
| 07 _H | | ORIGIN ERRORによりDRIVE終了した | * |
| 08 _H | | SENSOR INDEX3 DATA SETが実行されていない | * |
| 09 _H | | COMMAND書き込み時のDATAエラー | |
| | | ・ORG型式が仕様外 | |
| | | ・SET DATA READを未定義のCOMMANDに実行した | * |
| | | ・演算MODE時のRATE SETでDATA1 PORT DATA | * |
| | | ・固定DATA MODE時にRESOLUTION SETを実行した | * |
| | | ・PART HSPDのPART No. | * |
| | | ・PART PULSEのPART No. | * |
| | | ・PART RATEのPART No. | * |
| | | ・SERIAL INDEX CHECKのPART No. | * |
| 0A _H | | DRIVEが終了した為INDEX CHANGE動作が未実行 | * |
| 0D _H | | DEND ERRORとORIGIN ERRORが発生 | * |

*印のエラーは、応用機能に関するものです。詳細は取扱説明書〔応用機能編〕を参照下さい。
ERROR CODEは、STATUS1 PORTのERROR BITと同様に、当COMMAND以外のCOMMANDによりクリア
されます。当COMMAND実行時は、実行後クリアされます。

6-34.SPEED CHANGE COMMAND

COMMAND F7_H

機能： SCAN及びINDEX DRIVE時にSPEEDの変更を行います。



DRIVE DATA1,2,3 PORTにSPEEDをHz単位の3バイトDATAで
設定します。
DRIVE DATA1,2,3 PORTの内容は、HSPD SET COMMANDと同等です。

(注1)当COMMANDを書き込む場合は、STATUS5のSPEED CHANGE BUSY
BITの0を確認して下さい。又DRIVE COMMANDに続けて書き込む
場合は、STATUS1 PORTのDRIVE BITの1を確認して下さい。

(注2)SPEED DATAの書き込みは、必ずDATA1,2,3 PORTの順で行って
下さい。この順序が異なるとDATAが正常に書き込めません。
(DATA3 PORT WRITE時に3BYTE DATAを取り込みます。)

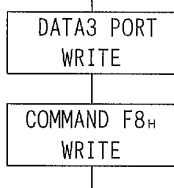
(注3)SCAN及びINDEX DRIVE以外の時に、当COMMANDを行っても
何等機能しません。

6-35.INT MASK COMMAND

COMMAND **F8_H**

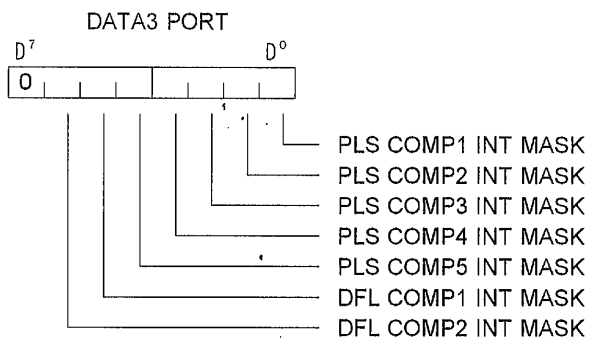
機能： 各COMPARATORの検出をその出力部でマスクします。

実行シーケンス



DRIVE DATA3 PORTにINT MASKを指定します。

DRIVE DATA3 PORTの内容は以下の通りです。



(注)D⁷BITは、必ず0にして下さい。

DRIVE DATA3 PORTの各BITの詳細を以降に示します。

尚、POWER ON/RESET時の設定はアンダーライン側となります。

- (1) PLS COMP1 INT MASK (D⁰)
PULSE COUNTER COMPARATOR1の検出出力をマスクするかしないかを選択するBITです。
0 : マスクしない 1 : マスクする
- (2) PLS COMP2 INT MASK (D¹)
PULSE COUNTER COMPARATOR2の検出出力をマスクするかしないかを選択するBITです。
0 : マスクしない 1 : マスクする
- (3) PLS COMP3 INT MASK (D²)
PULSE COUNTER COMPARATOR3の検出出力をマスクするかしないかを選択するBITです。
0 : マスクしない 1 : マスクする
- (4) PLS COMP4 INT MASK (D³)
PULSE COUNTER COMPARATOR4の検出出力をマスクするかしないかを選択するBITです。
0 : マスクしない 1 : マスクする
- (5) PLS COMP5 INT MASK (D⁴)
PULSE COUNTER COMPARATOR5の検出出力をマスクするかしないかを選択するBITです。
0 : マスクしない 1 : マスクする
- (6) DFL COMP1 INT MASK (D⁵)
偏差COUNTER COMPARATOR1(偏差過大)の検出出力をマスクするかしないかを選択するBITです。
0 : マスクしない 1 : マスクする
- (7) DFL COMP2 INT MASK (D⁶)
偏差COUNTER COMPARATOR2(位置決め完了)の検出出力をマスクするかしないかを選択するBITです。
0 : マスクしない 1 : マスクする

(注1)マスクするの設定であっても、COMPARATORの一致による停止機能はマスクの影響を受けません。8-5.項を参照下さい。

(注2)BUSY=0を確認する必要はありませんが、DATA3 PORTを書き換える為、他のCOMMANDの書き込み中及び書き込み直後(4 μ s以内)に当COMMANDを実行しないで下さい。

6-36.PORT SELECT COMMAND

(1) ADDRESS COUNTER PORT SELECT COMMAND

COMMAND F9_H 機能： DRIVE DATA1,2,3 PORTをADDRESS COUNTERの
COUNT DATA READ専用PORTに切り替えます。

(2) DFL COUNTER PORT SELECT COMMAND

COMMAND FA_H 機能： DRIVE DATA1,2,3 PORTをDFL COUNTERの
COUNT DATA READ専用PORTに切り替えます。

(3) PULSE COUNTER PORT SELECT COMMAND

COMMAND FC_H 機能： DRIVE DATA1,2,3 PORTをPULSE COUNTERの
COUNT DATA READ専用PORTに切り替えます。

(4) SPEED PORT SELECT COMMAND

COMMAND FD_H 機能： DRIVE DATA1,2,3 PORTを出力PULSEのSPEED DATA
READ専用PORTに切り替えます。

これらのCOMMANDはいずれも、DRIVE DATA1,2,3 PORTより読み出すDATAを切り替える時に使用します。
実行シーケンスに対する規定はありません。但し、他のCOMMANDの書き込み直後(4 μ s以内)に
当COMMANDを実行しないで下さい。

各COMMAND実行後の200ns後よりDRIVE DATA1,2,3 PORTから常時、切り替えたDATAを読み出す事が
出来ます。

各PORT SELECT COMMANDは1度実行されれば、他のPORT SELECT COMMANDを実行するまで有効です。
POWER ON/RESET時は、DRIVE DATA1,2,3 PORTは、PULSE COUNTERのCOUNT DATA READ専用PORT
となります。

DRIVE DATA1,2,3 PORTは、以下に示す各COMMANDが書き込まれた場合、一時的にCOMMANDに対する
READ DATAが出力され、読み出し終了直後にそれまで選択されていたPORTに復帰します。

復帰する為の条件は、DRIVE DATA3 PORTをREADする事です。

従って以下の各COMMANDを実行した場合は、必ずDRIVE DATA3 PORTをREADして下さい。

ADDRESS READ,SET DATA READ,ERROR STATUS READ,SERIAL INDEX CHECK(応用機能)

6-37.SLOW STOP COMMAND

COMMAND FE_H 機能： DRIVEを減速停止させます。
一定速DRIVEの場合は、即時停止となります。

実行シーケンスに対しては、特に規定はありませんが、DRIVEを停止させるCOMMANDであるので
BUSY=0中に書き込まれた場合は無視されます。

又、当機能が動作するのは、DRIVE=1の時のみでありDRIVE=0の時は何等機能しません。

6-38.FAST STOP COMMAND

COMMAND FF_H 機能： DRIVEを即時停止させます。

実行シーケンスに対しては、特に規定はありませんが、DRIVEを停止させるCOMMANDであるので
BUSY=0中に書き込まれた場合は無視されます。

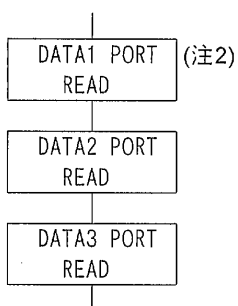
又、当機能が動作するのは、DRIVE=1の時のみでありDRIVE=0の時は何等機能しません。

6-39.COUNTER READ

COMMAND なし

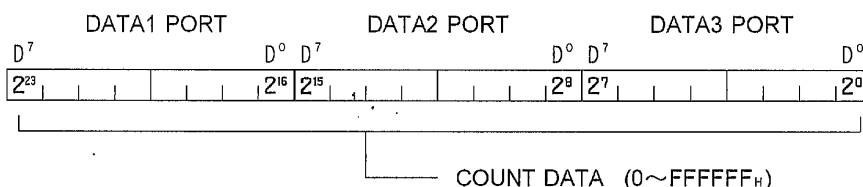
機能： PULSE/偏差/ADDRESSの各COUNTERのCOUNT DATAを読み出します。(注1)

実行シーケンス



各COUNTER PORT SELECT後のDRIVE DATA1,2,3(READ) PORTよりCOUNT DATAを読み出します。

DRIVE DATA1,2,3 PORTの内容は以下の通りです。



COUNT DATAが負数の場合、2の補数表現です。

・COUNT DATA例

COUNT DATA(10進表現)	DATA1 PORT	DATA2 PORT	DATA3 PORT
+8,388,607	7F _H	FF _H	FF _H
+10	00 _H	00 _H	0A _H
±0	00 _H	00 _H	00 _H
-10	FF _H	FF _H	F6 _H
-8,388,607	80 _H	00 _H	01 _H

(注1)PULSE/偏差/ADDRESSの各COUNTERの選択は、予めPORT SELECT COMMAND(6-36.)により行っておきます。

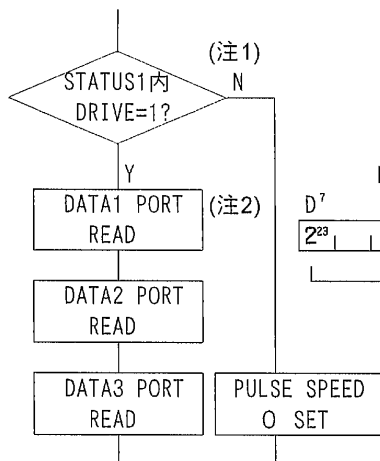
(注2)DATA READは必ずDRIVE DATA1,2,3 PORTの順序で行って下さい。このシーケンスが守られない場合、DATAが保証されませんので注意して下さい。

6-40.SPEED READ

COMMAND なし

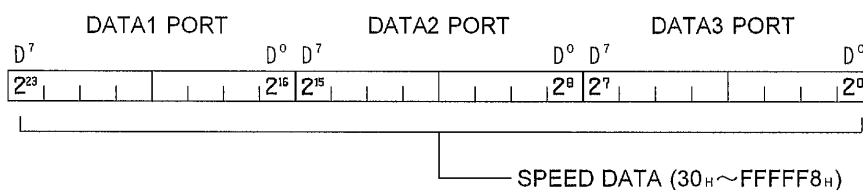
機能： DRIVE中の現在SPEED DATAを読み出します。

実行シーケンス



SPEED PORT SELECT後のDRIVE DATA1,2,3 PORTより現在SPEED DATAを読み出します。

DRIVE DATA1,2,3 PORTの内容は以下の通りです。



当機能により読み出したDATAより、次式でPULSE SPEEDを算出して下さい。

$$\text{PULSE SPEED} = \frac{160,000,000}{V} \text{ (Hz)} \quad V = \text{READ DATA}$$

(例) READ DATA V = 48(30_H)の時

$$\text{PULSE SPEED} = \frac{160,000,000}{48} \approx 3.3 \text{ (MHz)}$$

(注1)必ずしもDRIVE=1を確認する必要はありませんが、DRIVE終了後も停止直前のSPEED DATAが出力されますので注意が必要です。

(注2)DATA READは必ずDRIVE DATA1,2,3 PORTの順序で行って下さい。このシーケンスが守られない場合、DATAが保証されませんので注意して下さい。

7. 機械原点検出機能

MCC05v2の機械原点検出型式は、ORG-0,1,2,3,4,5,10,11,12の計9種あります。X軸,Y軸,Z軸,A軸は独立して、この機能をもっている為、お互いに干渉しません。

以下にX軸について説明しますが、Y軸,Z軸,A軸についても全く同様です。

各工程についての詳細説明は、7-2.以降に行います。ORG-0~5,11,12の各工程では1度検出された機械原点のADDRESSを記憶し、以後の機械原点検出を短時間でを行う機能が付加されています。この為MCC05v2内部に検出FLAGを用意しており、このFLAGがONの場合は、機械原点近傍(原点+OFFSET PULSE)までABSOLUTE INDEX DRIVEで移動し、その後7-2.以降に示す工程のDRIVEを行います。

FLAGがOFFの場合はABSOLUTE INDEX DRIVEを行わず各工程のDRIVEを直接行います。

* 検出FLAG ON条件

ORG DRIVEによって正常に機械原点が検出された時。

* 検出FLAG OFF条件

RESET時。

全DRIVEに於いて、FSSTOPによりDRIVEを停止した時。(COMPARATORの一致による即時停止も含みます。)

全DRIVEに於いて、LIMIT停止型式が即時停止設定時、LIMITにより停止した時。

ORG DRIVEをSTOP等で途中停止した時。(応用機能であるDEND ERROR又はORIGIN ERROR発生時を含む。)

前回のORG DRIVEと異なるORG DRIVEを起動した時。

ADDRESSが+8,388,607~-8,388,607の範囲を越えた時。

ORIGIN FLAG RESET COMMAND又はSPEC INITIALIZE4 COMMANDを実行した時。

- 検出FLAGがONの時に戻る機械原点近傍ADDRESSはMCC05v2内部で管理されておりUSERは何も考慮する必要はありません。又、ADDRESS INITIALIZE COMMANDによりADDRESSを更新しても機械原点近傍ADDRESSも同時に更新されるので物理的な位置は保存されます。
- 機械原点近傍ADDRESSはORG型式により異なります。
ORG-0~3,11,12型式では、機械原点検出終了位置+OFFSET PULSEの位置が機械原点近傍ADDRESSとなります。
ORG-4,5型式では、NORG信号検出位置+OFFSET PULSEの位置が機械原点近傍ADDRESSとなります。
尚、OFFSET PULSEは0~255PULSEの範囲内でOFFSET PULSE SET COMMANDにより指定します。
RESET時は、OFFSET PULSEは0となります。
- 回転系等の様な絶対ADDRESSが無意味となるシステム場合、ORIGIN FLAG RESET COMMANDにより検出FLAGをクリアして下さい。

7-1. 機械原点検出型式

機械原点検出型式は次の9種有り、各々表に示す特徴があります。

検出型式	センサ数	完了時のセンサの状態	バックラッシュの補正	標準工程数	精度	所要時間
ORG-0,11	1個	センサ OFF	有	2	C	短い
ORG-1	1個	センサ ON	有	2	C	短い
ORG-2,12	1個	センサ OFF	有	4	B	長い
ORG-3	1個	センサ ON	有	4	B	長い
ORG-4	2個	センサ OFF	有	4又は5	A	最長
ORG-5	2個	センサ ON	有	4又は5	A	最長
ORG-10	2個	センサ ON	無	2	C	最短

(注) ORG-11,12は、センサ信号としてLIMIT入力信号を使用します。

・ 標準工程数

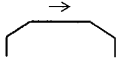
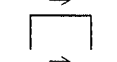

ORIGIN DRIVEにて起動されるCONSTANT SCAN,SCAN,JOGの各DRIVE数を示します。

但しJOG DRIVEは繰り返しのJOG DRIVE工程を1とします。

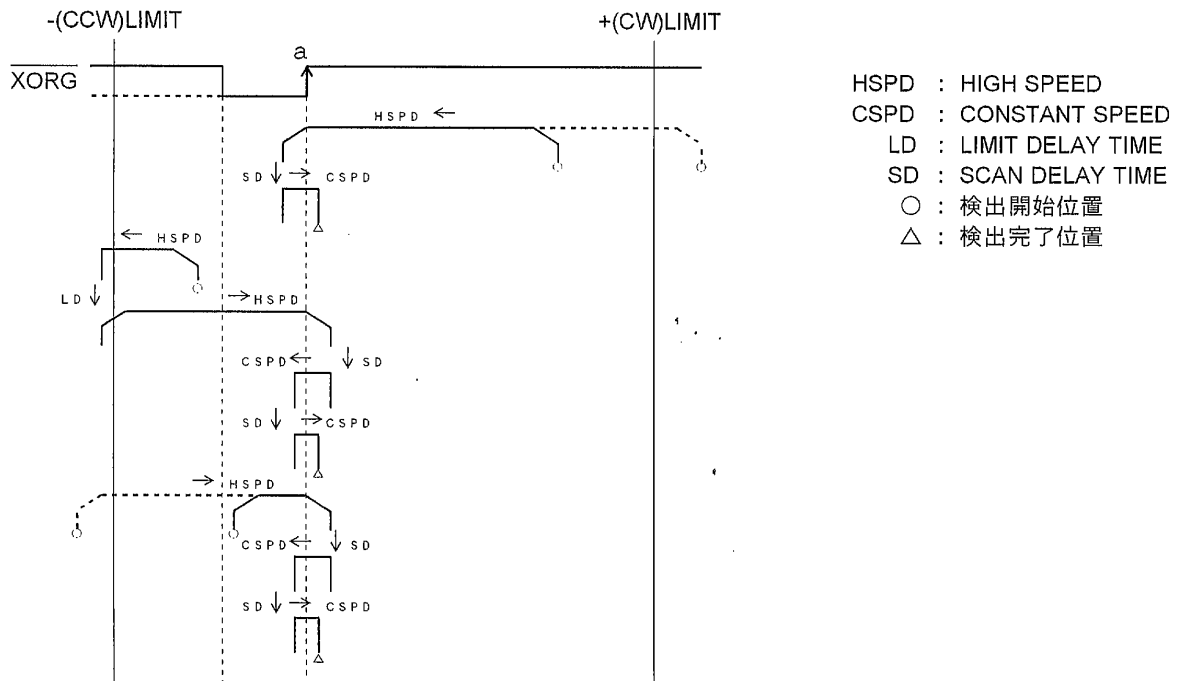
・ 精度

精度はAが最も高く、B,Cの順となります。

以降の各工程説明図に於ける記号の意味は次の通りです。

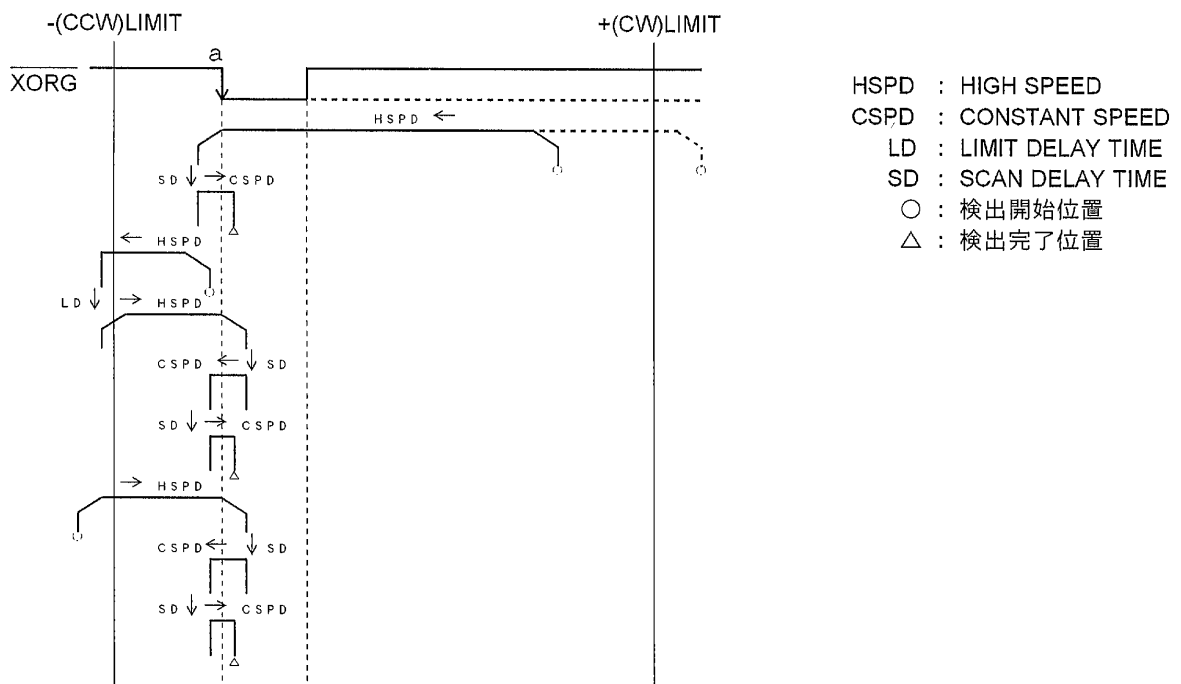
XORG,XNORG	-----	センサ信号を示す。(センサONでLOWとなる)
○印	-----	検出開始位置を示す。
△印	-----	検出終了位置を示す。
	-----	SCAN DRIVEとその方向を示す。
	-----	CONSTANT SCAN DRIVEとその方向を示す。
	-----	繰り返しJOG DRIVEとその方向を示す。
LD	-----	LIMIT DELAY TIMEの間停止する事を示す。
SD	-----	SCAN DELAY TIMEの間停止する事を示す。
JD	-----	JOG DELAY TIMEの間停止する事を示す。

7-2.ORG-0型式



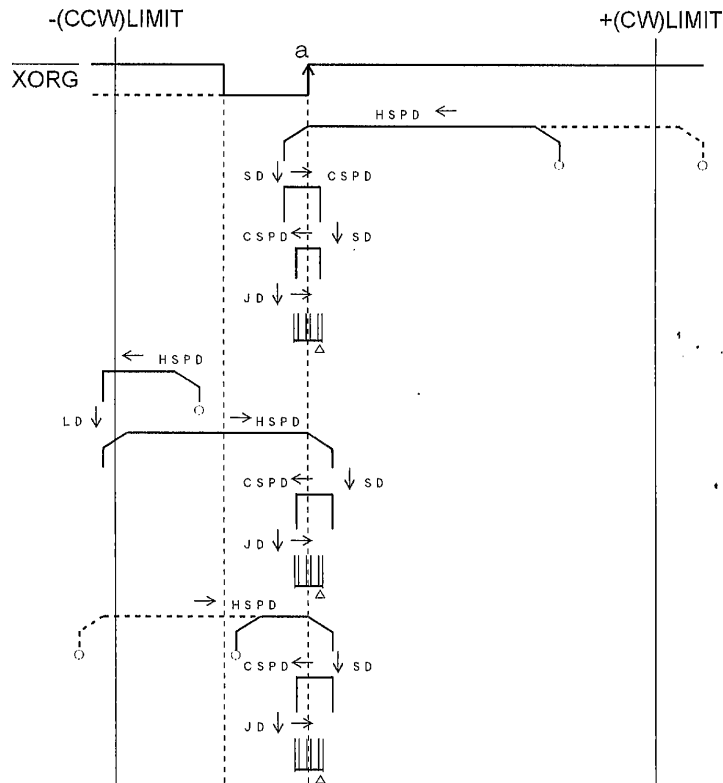
1つのセンサで行う型式です。 \overline{XORG} 信号の+(CW)側エッジ(a点)を検出します。ORGセンサは、1つのパルス又は、-(CCW)側レベル保持のものを使用します。

7-3.ORG-1型式



1つのセンサで行う型式です。 \overline{XORG} 信号の-(CCW)側エッジ(a点)を検出します。ORGセンサは、1つのパルス又は、+(CW)側レベル保持のものを使用します。

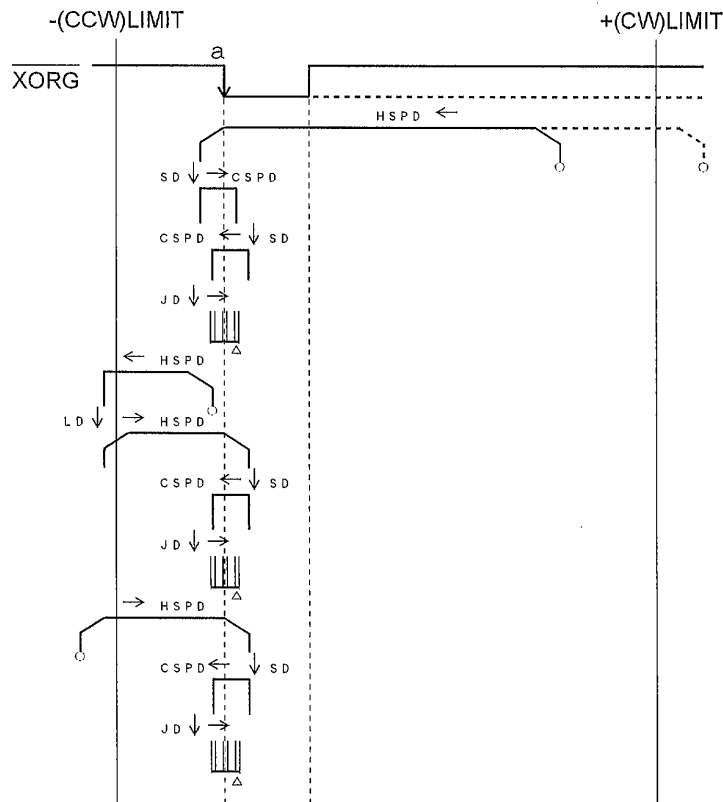
7-4.ORG-2型式



- HSPD : HIGH SPEED
- CSPD : CONSTANT SPEED
- LD : LIMIT DELAY TIME
- SD : SCAN DELAY TIME
- JD : JOG DELAY TIME
- : 検出開始位置
- △ : 検出完了位置

1つのセンサで行う型式です。 $\overline{\text{XORG}}$ 信号の $+(\text{CW})$ 側エッジ(a点)を検出します。ORGセンサは、1つのパルス又は、 $-(\text{CCW})$ 側レベル保持のものを使用します。

7-5.ORG-3型式



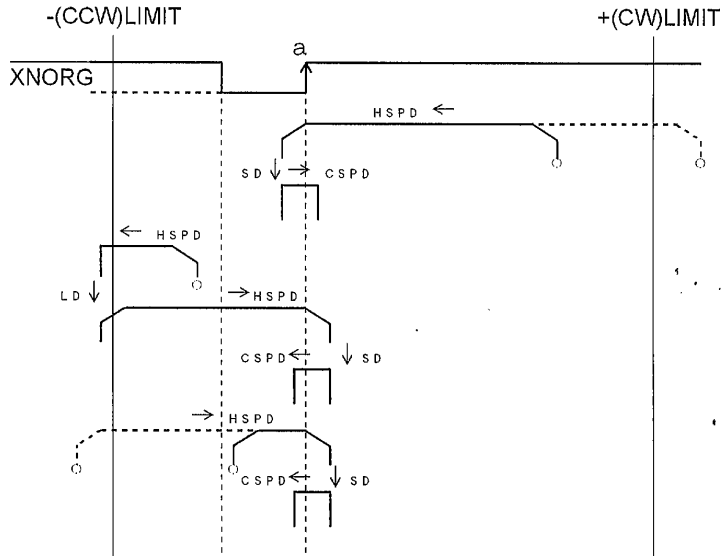
- HSPD : HIGH SPEED
- CSPD : CONSTANT SPEED
- LD : LIMIT DELAY TIME
- SD : SCAN DELAY TIME
- JD : JOG DELAY TIME
- : 検出開始位置
- △ : 検出完了位置

1つのセンサで行う型式です。 $\overline{\text{XORG}}$ 信号の $-(\text{CCW})$ 側エッジ(a点)を検出します。ORGセンサは、1つのパルス又は、 $+(\text{CW})$ 側レベル保持のものを使用します。

7-6.ORG-4型式

初めにNEAR ORG工程を、次にORG工程を行います。

(1) NEAR ORG工程

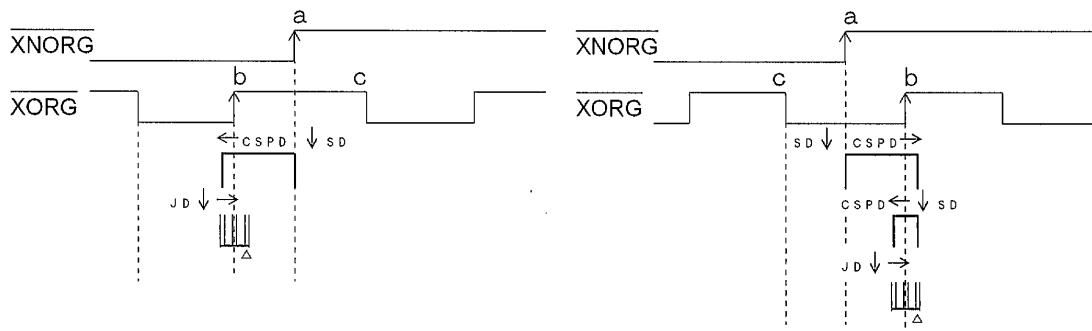


HSPD : HIGH SPEED
 CSPD : CONSTANT SPEED
 LD : LIMIT DELAY TIME
 SD : SCAN DELAY TIME
 JD : JOG DELAY TIME
 ○ : 検出開始位置
 △ : 検出完了位置

(2) ORG工程

・ a点検出時XORG=HIGHの場合(センサOFF)

・ a点検出時XORG=LOWの場合(センサON)

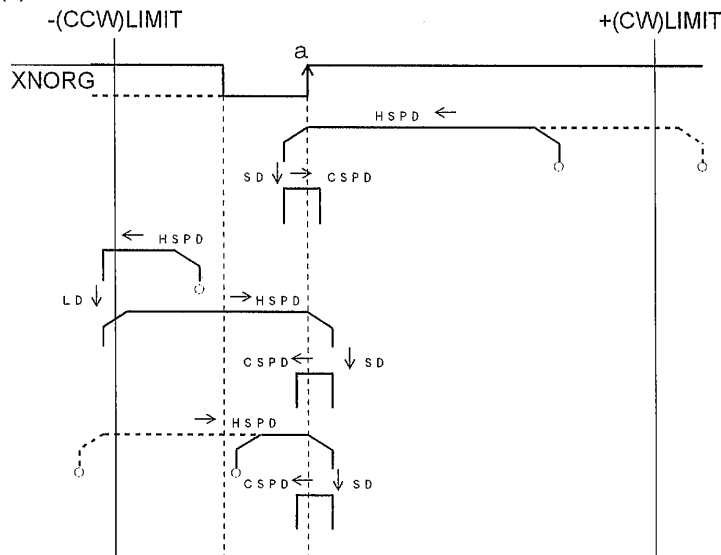


2つのセンサで行う型式です。XNORG信号の+(CW)側エッジ(a点)を検出した後、XORG信号の+(CW)側エッジ(b点)を検出します。NORGセンサは、1つのパルス又は-(CCW)側レベル保持のもの、ORGセンサは回転軸のスリット等周期的に信号発生されるものを使用します。

7-7.ORG-5型式

初めにNEAR ORG工程を、次にORG工程を行います。

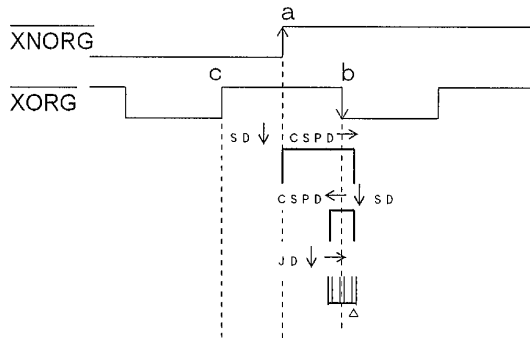
(1) NEAR ORG工程



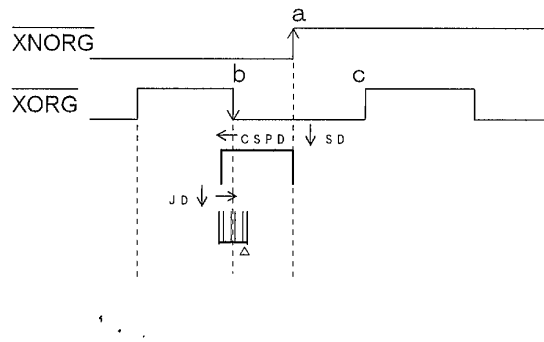
HSPD : HIGH SPEED
 CSPD : CONSTANT SPEED
 LD : LIMIT DELAY TIME
 SD : SCAN DELAY TIME
 JD : JOG DELAY TIME
 ○ : 検出開始位置
 △ : 検出完了位置

(2) ORG工程

・ a点検出時 $\overline{\text{XORG}} = \text{HIGH}$ の場合(センサOFF)

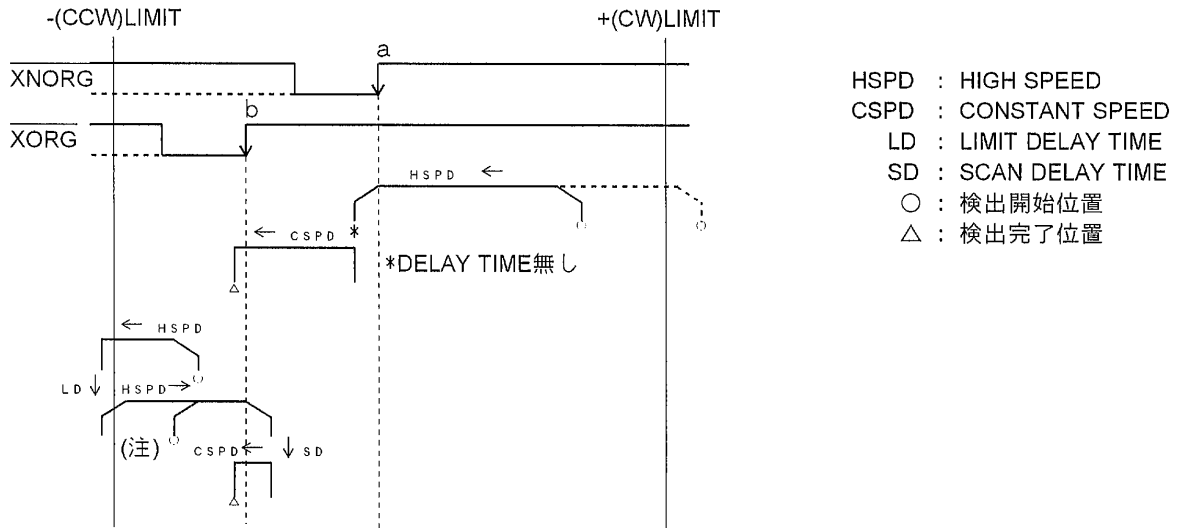


・ a点検出時 $\overline{\text{XORG}} = \text{LOW}$ の場合(センサON)



2つのセンサで行う型式です。 $\overline{\text{XNORG}}$ 信号の+(CW)側エッジ(a点)を検出した後、 $\overline{\text{XORG}}$ 信号の-(CCW)側エッジ(b点)を検出します。NORGセンサは、1つのパルス又は-(CCW)側レベル保持のもの、ORGセンサは回転軸のスリット等周期的に信号発生されるものを使用します。

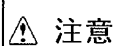
7-8.ORG-10型式



(注) $\overline{\text{XNORG}}$ 信号と $\overline{\text{XORG}}$ 信号がともに、ONで検出を開始した場合。

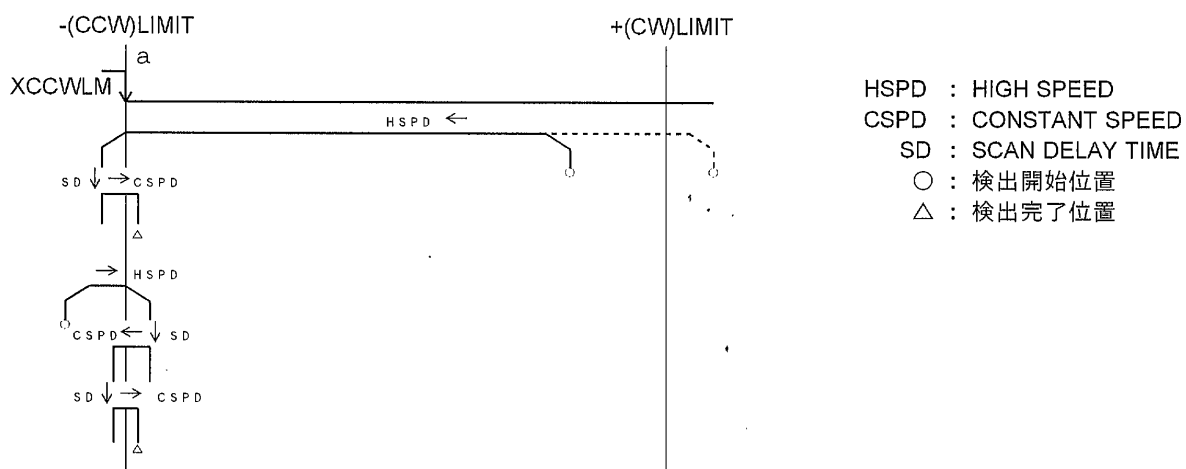
2つのセンサで行う型式です。 $\overline{\text{XNORG}}$ 信号の+(CW)側エッジ(a点)又は、 $\overline{\text{XORG}}$ 信号の+(CW)側エッジ(b点)を検出し、b点へCONSTANT SCAN DRIVEを行います。NORG,ORG共、1つのパルス又は-(CCW)側レベル保持のものを使用します。

7-9.ORG-11型式



注意

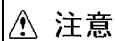
LIMIT停止の型式によらず減速停止になります。この為停止する前に、メカの限界点へぶつかり機械や加工品などを破損させる恐れがあります。RATE,HSPD等を変更した場合停止点が変わります。



1つのセンサで行う型式です。XCCWLM信号の+(CW)側エッジ(a点)を検出します。ORGセンサとして、-(CCW)LIMITセンサを使用します。XCCWLM信号は、1つのパルス又はレベル保持のものを使用して下さい。

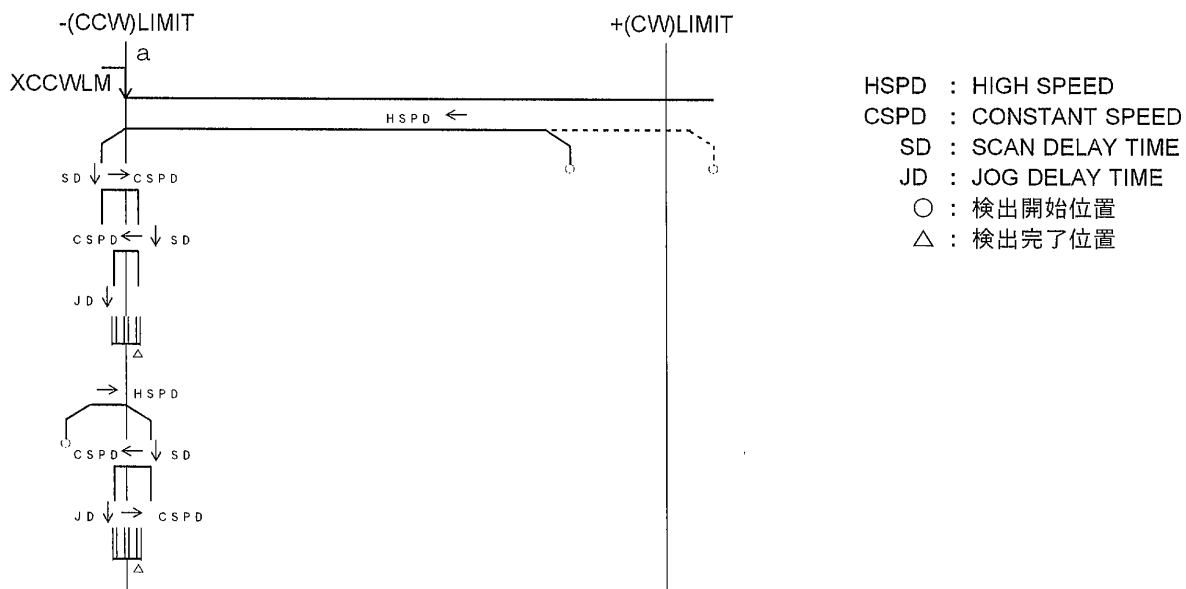
(注) 当型式の場合、 $\overline{\text{XORG}}$ 信号も有効ですのでアクティブにならない様に注意して下さい。

7-10.ORG-12型式



注意

LIMIT停止の型式によらず減速停止になります。この為停止する前に、メカの限界点へぶつかり機械や加工品などを破損させる恐れがあります。RATE,HSPD等を変更した場合停止点が変わります。



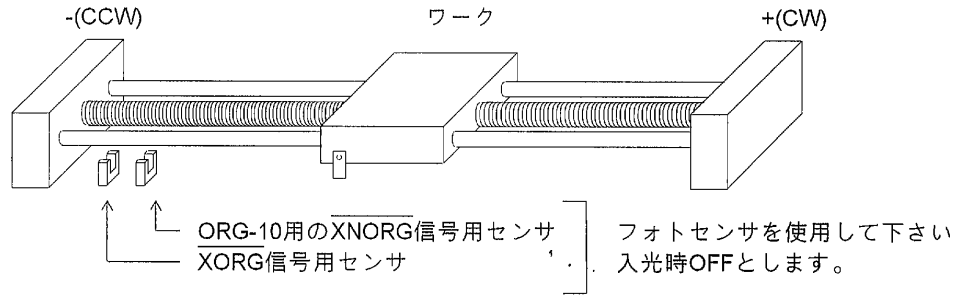
1つのセンサで行う型式です。XCCWLM信号の+(CW)側エッジ(a点)を検出します。ORGセンサとして、-(CCW)LIMITセンサを使用します。XCCWLM信号は、1つのパルス又はレベル保持のものを使用して下さい。ORG-11型式とは、最終工程が繰り返しのJOG DRIVEとなっている点が異なります。

(注) 当型式の場合、 $\overline{\text{XORG}}$ 信号も有効ですのでアクティブにならない様に注意して下さい。

7-11. センサの配置

- (1) ORG-0,1,2,3のXORG信号用センサ及びORG-10のXNORG,XORG信号用センサは、ワークの移動方向に添って-(CCW)LIMIT側へ取り付けして下さい。

例)ボールネジ・テーブルの場合

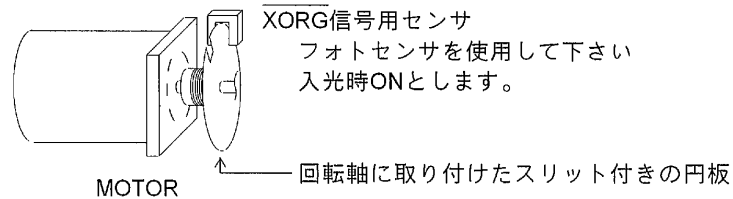


- (2) ORG-4,5

- ・ XNORG信号用センサは、(1)と同様にワークの移動方向に添って、-(CCW)LIMIT側へ取り付けして下さい。
- ・ XORG信号用センサ

STEPPING MOTOR使用時

次に示す様に、MOTORの回転軸に取り付けて下さい。



SERVO MOTOR使用時

SERVO DRIVERのエンコーダZ相(C相)出力信号 +Z,-ZをC-864v1の+XZORG,-XZORGへ接続して下さい。詳しくは、14章を参照下さい。

エンコーダZ相(Cφ)出力のPULSE幅は、10μs以上として御使用ください。

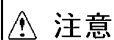
- (3) ORG-11,12

LIMITセンサ以外必要ありません。これらの型式はXCCWLM信号を原点信号として使用します。

ただしXORG信号も有効状態ですので、NOT ACTIVEを保証しておいて下さい。

7-12. 検出条件

- (1) ORG-0,1,2,3,11,12型式の場合、最高SPEEDにてORGセンサ通過時、XORG信号は1ms以上検出される事。
ORG-4,5,10型式の場合、最高SPEEDにてNORGセンサ通過時、XNORG信号は1ms以上検出される事。
- (2) ORG-4,5型式の場合、a点、b点間及びa点、c点間の距離は、PULSE数にしてNパルス以上必要です。
* $N = 0.005 \times \text{CSPD}$ (例) CSPD = 5kHzの時 $N = 0.005 \times 5,000 = 25$
但しCSPDの単位はHzとし、より25パルス以上となります。
Nの最低値は1とします。実際には余裕を取って下さい。
- (3) XORG,XNORGの各信号は、チャタリングを除去された信号である事。(フォトセンサ使用の場合、問題はありません。)
- (4) 各工程図で示されるa点と+(CW)LIMITの距離は減速停止するのに充分である事。
- (5) ORG-10型式で示されるa点とb点の距離は減速停止するのに充分である事。
- (6) ORG-11,12型式の場合、a点とメカのCCW方向限界までは、減速停止するのに充分である事。



注意

減速停止する前に、メカの限界点へぶつかり機械や加工品などを破損させる恐れがあります。

RATE,HSPD等を変更した場合停止点が変わります。

7-13. その他の機能

応用機能として以下の付加機能が用意されています。

1. センサ配置を+(CW)側で使用する場合のORIGIN DRIVE方向切り替え機能
2. ハンテングによる誤動作対策用としてのMARGIN TIME機能
3. JOG DRIVE工程時のSENSOR TYPE選択機能
4. ORIGIN SENSORが検出出来なかった場合のERROR検出機能
5. 原点検出完了時と同時にXDRST信号を出力する機能
6. STEPPING MOTOR DRIVERの励磁出力信号(XPO)とXORG信号をANDする機能

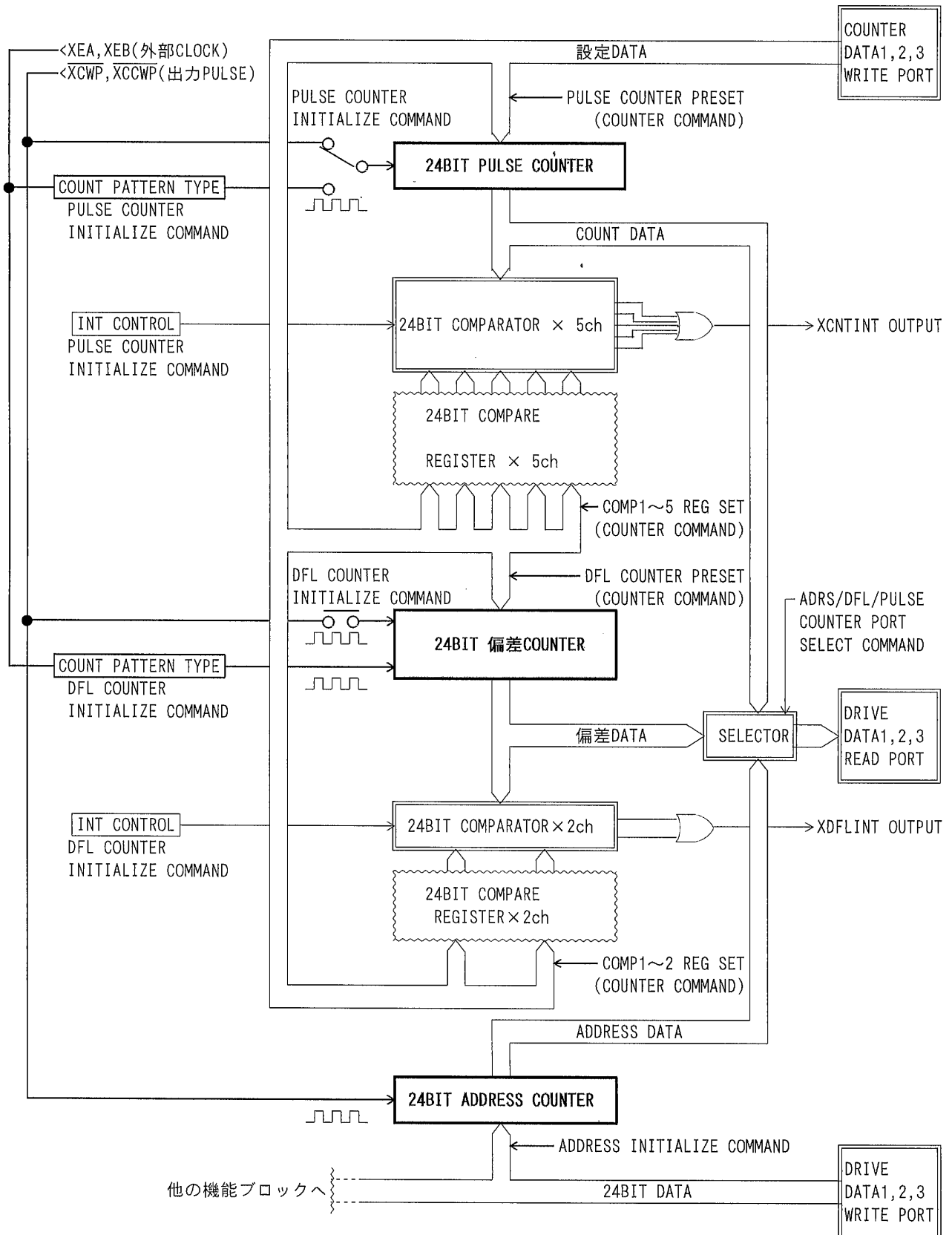
これらについての詳細は、取扱説明書〔応用機能編〕を参照下さい。

8. COUNTER機能詳細

以下に説明してある事柄は、X軸についてのものですが、Y軸,Z軸,A軸についても同様です。

8-1.機能構成図

MCC05v2は、3個の機能の異なる24BIT HARD COUNTERを内蔵しています。
これらの、機能ブロック図を示します。



8-2.ADDRESS COUNTER機能

- (1) ADDRESS COUNTERによりMCC05_{v2}出力PULSEの絶対ADDRESSをカウントでき、現在位置を管理出来ます。
- (2) COUNT DATAは、DRIVE DATA1,2,3 PORTより常時読み出す事が出来ます。(ADDRESS COUNTER PORTが選択されている場合。)又、ADDRESS READ COMMANDによっても読み出す事が可能です。
DATAの保証範囲は+8,388,607~-8,388,607 PULSE AREAです。
- (3) COUNTER値はRESET時0にクリアされます。
ADDRESS INITIALIZE COMMANDにより、任意の値に設定する事も可能です。

8-3.PULSE COUNTER機能

(1) PULSE COUNT機能

- a. PULSE COUNTERによりMCC05_{v2}の出力PULSE、又は外部入カクロックのカウントを行う事が可能です。
- b. COUNT DATAは、DRIVE DATA1,2,3 PORTより常時読み出す事が出来ます。(PULSE COUNTER PORTが選択されている場合。) DATAの保証範囲は+8,388,607~-8,388,607 PULSE AREAで、
±8,388,608でオーバフローとなります。オーバフローになるとSTATUS3 PORT内OVF BIT=1となります。
- c. COUNTER値はRESET時0にクリアされます。
COUNTER COMMANDのPULSE COUNTER PRESET COMMANDにより、任意の値に設定する事も可能です。
- d. 外部クロックを入力させる場合は、入カクロックとして90°位相差信号、CW,CCW独立クロックのいずれかを使用出来、90°位相差信号選択時は更にCOUNTの通倍設定を行う事も可能です。
上述の入カクロックの選択,通倍選択は、全てPULSE COUNTER INITIALIZE COMMANDにて行います。
RESET時は、入カクロックとしてMCC05_{v2}の出力PULSEが選択されます。

(2) PULSE COUNT COMPARE機能

- a. PULSE COUNTERには、5個のCOMPARE REGISTERとCOMPARATORが接続されており、これらにより任意のCOUNT値を検出する事が出来ます。
- b. COUNTERとREGISTERの一致検出は、STATUSと割り込み要求信号のいずれかにより行います。
STATUSと割り込み要求信号は、スルーモード(COMPARATORの検出状態をそのまま出力する)とラッチモード(検出状態を保持する)の選択が可能です。
ラッチモードの時、STATUSと割り込み要求信号は、STATUS3 PORTをREADする事によりRESETされますが、条件が成立している間(COUNTERとREGISTERの一致中)でもRESETされるモードとRESETされないモードがあり選択出来ます。詳細は、8-5.COMPARATOR機能詳細を参照下さい。
割り込み要求信号(XCNTINT)は、5個のCOMPARATORのOR出力となっており、出力の許可/禁止を各COMPARATOR毎に指定することが可能です。
- c. COMPARATORの一致によりPULSE出力を停止させる事も可能で即時停止又は、減速停止の選択が可能です。
当機能によりPULSE出力を即時停止した場合、FSEND BIT=1となり、減速停止した場合、SSEND BIT=1となります。
- d. PULSE COUNT COMPARE機能のCONTROLは全てPULSE COUNTER INITIALIZE COMMANDによって行います。
COMPARE REGISTERへのDATAの設定はCOUNTER PORTに対して行います。COUNTER PORTはDRIVE PORTと完全に独立しておりますのでCOMPARE DATAの書き替えは常時可能です。
- e. COMPARE REGISTER1の特殊機能
COMPARE REGISTER1には、他のCOMPARE REGISTERには無い特別な機能が割り当てられています。
COMPARE REGISTER1の一致により下記の機能を自動的に行うことが出来ます。
当機能のCONTROLも全てPULSE COUNTER INITIALIZE COMMANDによって行います。

・オートクリア機能

COMPARE REGISTER1の一致と同時にPULSE COUNTERの値を0クリアします。

・リロード機能

COMPARE REGISTER1の一致と同時にCOUNTER DATA1,2,3 PORTに書き込まれているDATAをCOMPARE REGISTER1に再設定します。

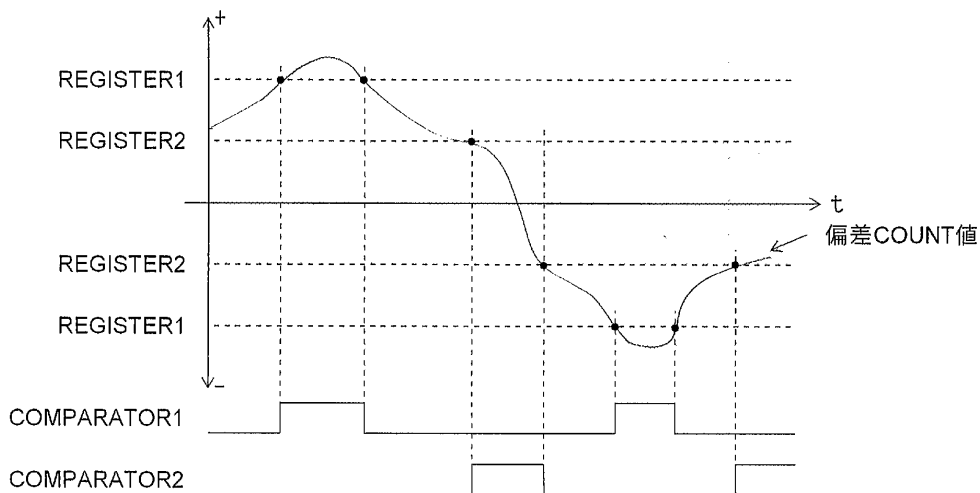
8-4. 偏差COUNTER機能

(1) 偏差COUNT機能

- a. 偏差COUNTERによりMCC05v₂の出力PULSEと外部入力クロックとの偏差のカウント、あるいは外部入力クロックのみのカウントを行う事が可能です。
- b. COUNT DATAは、DRIVE DATA1,2,3 PORTより常時読み出す事が出来ます。(DFL COUNTER PORTが選択されている場合。) DATAの保証範囲は+8,388,607~-8,388,607 PULSE AREAです。
- c. COUNTER値はRESET時0にクリアされます。
COUNTER COMMANDの偏差COUNTER PRESET COMMANDにより任意の値に設定する事も可能です。
- d. 外部クロックとしては、90°位相差信号、CW,CCW独立クロックのいずれかを使用出来、90°位相差信号選択時は、更にCOUNTの逡倍設定を行う事も可能です。上述の入力クロックの選択,逡倍選択は、全てDFL COUNTER INITIALIZE COMMANDにて行います。
RESET時は、90°位相差信号の1逡倍が選択され、偏差カウンタとして動作します。

(2) 偏差COUNT COMPARE機能

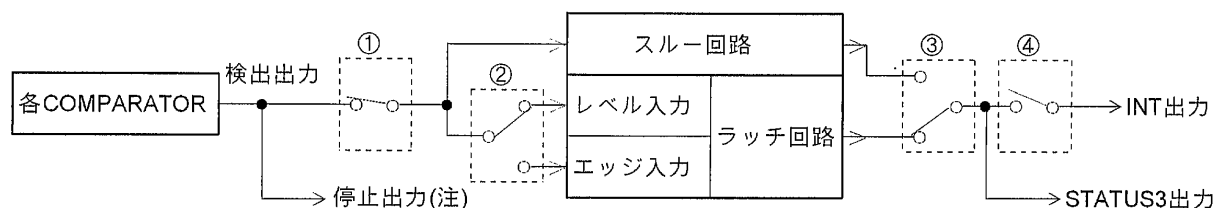
- a. 偏差COUNTERには、2個のCOMPARE REGISTERとCOMPARATORが接続されており、COUNT値は絶対値としてこれら2個のREGISTERと常時比較されています。
(PULSE COUNTERのCOMPARE REGISTERとは、異なるものです。)
COMPARATOR1は、COUNTの絶対値 \geq REGISTER1(偏差過大)を、
COMPARATOR2は、COUNTの絶対値 \leq REGISTER2(位置決め完了)を検出する事が可能です。



- b. 前記各々の検出は、STATUSと割り込み要求信号のいずれかにより行います。STATUSと割り込み要求信号は、スルーモード(COMPARATORの検出状態をそのまま出力する)とラッチモード(検出状態を保持する)の選択が可能です。
ラッチモードの時、STATUSと割り込み要求信号は、STATUS3 PORTをREADする事によりRESETされますが、条件が成立している間(COUNTER \geq REGISTER1又は、COUNTER \leq REGISTER2)でもRESETされるモードとRESETされないモードがあり選択出来ます。詳細は次項、8-5.COMPARATOR機能詳細を参照下さい。
割り込み要求信号(XDFLINT)は、2個のCOMPARATORのOR出力となっており、出力の許可/禁止を各COMPARATOR毎に指定することが可能です。
- c. COUNTER \geq REGISTER1又は、COUNTER \leq REGISTER2によりPULSE出力を停止させる事も可能で、即時停止又は、減速停止の選択が可能です。当機能によりPULSE出力を即時停止した場合、FSEND BIT=1となり、減速停止した場合、SSEND BIT=1となります。
- d. 偏差COUNT COMPARE機能のCONTROLは、DFL COUNTER INITIALIZE COMMANDによって行います。
COMPARE REGISTERへのDATAの設定はCOUNTER PORTに対して行います。COUNTER PORTはDRIVE PORTと完全に独立しておりますのでCOMPARE DATAの書き替えは常時可能です。

8-5.COMPARATOR機能詳細

PULSE COUNTER用の5個のCOMPARATORと偏差COUNTER用の2個のCOMPARATORの条件検出出力は、以下に示すような機能回路が接続されており、USER仕様に合わせて制御が可能になっています。



①INT MASK回路

COMPARATORの出力をその出口でマスクする回路です。

PULSE/DFLの各COMPARATOR毎に、マスク設定を行う事が可能です。

当回路のON/OFFは、INT MASK COMMANDで行います。このCOMMANDは、特殊COMMANDに割り付けられておりリアルタイムで、きめ細かい制御が可能です。

②LATCH TYPE切り替え回路

COMPARATORの検出をラッチ出力で使用する場合の、ラッチトリガ・タイプを選択します。

5個のPULSE COUNTER COMPARATORのタイプ選択は共通のものとなります。同様に2個のDFL COUNTER COMPARATORのタイプ選択も共通です。ただしPULSE側とDFL側は別設定とする事が出来ます。

トリガ・タイプによりラッチ出力をRESETする条件が次の様に異なります。

・レベルラッチを選択した場合

COMPARATORの検出出力が発生していない時に、STATUS3 PORTをREAD後RESETされます。(初期状態)

・エッジラッチを選択した場合

STATUS3 PORTをREAD後、必ずRESETされます。

当回路の切り替えは、PULSE又はDFL COUNTER INITIALIZE COMMANDで行います。

③INT OUTPUT TYPE切り替え回路

COMPARATORの検出をそのまま(スルー)出力するか、ラッチされたものを出力するかを選択します。

5個のPULSE COUNTER COMPARATORのタイプ選択は共通のものとなります。同様に2個のDFL COUNTER COMPARATORのタイプ選択も共通です。ただしPULSE側とDFL側は別設定とする事が出来ます。当回路の切り替えは、PULSE又はDFL COUNTER INITIALIZE COMMANDで行います。(初期設定はラッチです。)

検出をスルー出力とした場合、INT出力中にCOUNTER COMMANDを実行すると50ns間出力がOFFになります。

④INT出力許可回路

③までの回路を経由した信号は、無条件でSTATUS3 PORTにて確認出来ます。当回路はこの信号をそのまま割り込み端子へ出力するかどうかを選択します。

PULSE/DFLの各COMPARATOR毎に、INT出力の可否設定を行う事が可能です。

当回路の切り替えは、PULSE又はDFL COUNTER INITIALIZE COMMANDで行います。

以上の様に「①INT MASK回路」を除く、設定は全て各COUNTER INITIALIZE COMMANDで行う為、PULSE出力動作以前に予め行っておく必要があります。

(注)COMPARATORによるPULSE出力の停止機能については、INT出力/STATUSと異なり上記に説明された機能回路を経由せず直接PULSE停止を行います。

以下に当機能に関連する参考ページを示します。

PULSE COUNTER INITIALIZE COMMAND	-----	28 ページ
DFL COUNTER INITIALIZE COMMAND	-----	34 ページ
INT MASK COMMAND	-----	46 ページ
各々の信号タイミング	-----	70, 71 ページ

9. PULSE COUNTER/偏差COUNTER COMMAND説明

9-1.COMMAND表

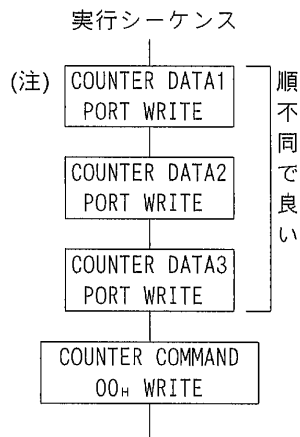
HEX CODEは×を全て0とした場合

D ⁷ D ⁶ D ⁵ D ⁴ D ³ D ² D ¹ D ⁰	HEX CODE	COMMAND NAME	実行時間
X X X X 0 0 0 0	0 0	PULSE COUNTER PRESET	MAX 200ns
X X X X 0 0 0 1	0 1	PULSE COUNTER COMPARE REGISTER1 SET	MAX 200ns
X X X X 0 0 1 0	0 2	PULSE COUNTER COMPARE REGISTER2 SET	MAX 200ns
X X X X 0 0 1 1	0 3	PULSE COUNTER COMPARE REGISTER3 SET	MAX 200ns
X X X X 0 1 0 0	0 4	PULSE COUNTER COMPARE REGISTER4 SET	MAX 200ns
X X X X 0 1 0 1	0 5	PULSE COUNTER COMPARE REGISTER5 SET	MAX 200ns
X X X X 0 1 1 0	0 6	偏差COUNTER PRESET	MAX 200ns
X X X X 0 1 1 1	0 7	偏差COUNTER COMPARE REGISTER1 SET	MAX 200ns
X X X X 1 0 0 0	0 8	偏差COUNTER COMPARE REGISTER2 SET	MAX 200ns

9-2.PULSE COUNTER PRESET COMMAND

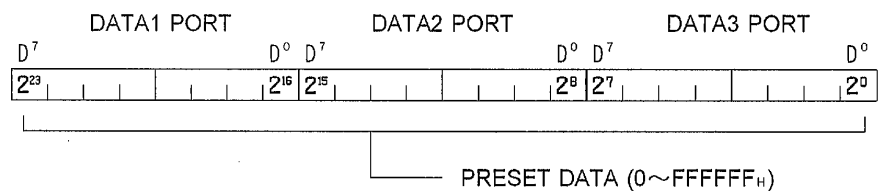
COMMAND 00_H

機能： PULSE COUNTERのCOUNT値を指定された値に INITIALIZEします。



COUNTER DATA1,2,3 PORTにPRESET DATAを指定します。

COUNTER DATA1,2,3 PORTの内容は以下の通りです。



PRESET DATAが負数の場合、2の補数表現とします。
RESET時は0となります。

・ PRESET DATAの設定例

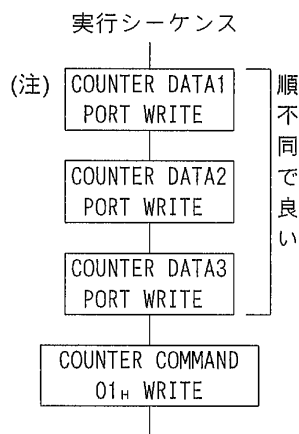
PRESET DATA(10進表現)	DATA1 PORT	DATA2 PORT	DATA3 PORT
+8,388,607	7F _H	FF _H	FF _H
+10	00 _H	00 _H	0A _H
±0	00 _H	00 _H	00 _H
-10	FF _H	FF _H	F6 _H
-8,388,607	80 _H	00 _H	01 _H

(注)当章で説明される、DATA及びCOMMAND PORTはCOUNTER専用のPORTであり6章のDRIVE PORTとは PORT ADDRESSが異なりますので御注意下さい。PORT ADDRESSについては、4-1.項を参照下さい。

9-3.PULSE COUNTER COMPARE REGISTER1 SET COMMAND

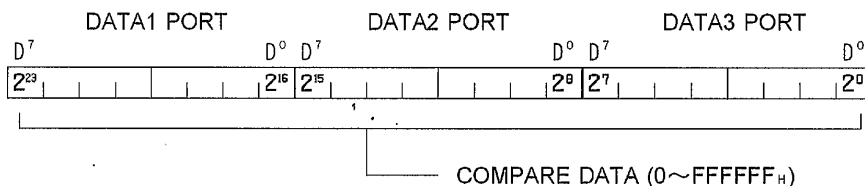
COMMAND …… 01_H

機能： COMPARE REGISTER1 に指定された値をSETします。



COUNTER DATA1,2,3 PORTにCOMPARE DATAを指定します。

COUNTER DATA1,2,3 PORTの内容は以下の通りです。



COMPARE DATAが負数の場合、2の補数表現とします。
RESET時は800000_Hとなります。

(注)当章で説明される、DATA及びCOMMAND PORTはCOUNTER専用のPORTであり6章のDRIVE PORTとはPORT ADDRESSが異なりますので御注意下さい。PORT ADDRESSについては、4-1.項を参照下さい。

9-4.PULSE COUNTER COMPARE REGISTER2 SET COMMAND

COMMAND …… 02_H

機能： COMPARE REGISTER2 に指定された値をSETします。

実行シーケンス等は、COMPARE REGISTER1 SET COMMANDと同等です。

9-5.PULSE COUNTER COMPARE REGISTER3 SET COMMAND

COMMAND …… 03_H

機能： COMPARE REGISTER3 に指定された値をSETします。

実行シーケンス等は、COMPARE REGISTER1 SET COMMANDと同等です。

9-6.PULSE COUNTER COMPARE REGISTER4 SET COMMAND

COMMAND …… 04_H

機能： COMPARE REGISTER4 に指定された値をSETします。

実行シーケンス等は、COMPARE REGISTER1 SET COMMANDと同等です。

9-7.PULSE COUNTER COMPARE REGISTER5 SET COMMAND

COMMAND …… 05_H

機能： COMPARE REGISTER5 に指定された値をSETします。

実行シーケンス等は、COMPARE REGISTER1 SET COMMANDと同等です。

9-8.偏差COUNTER PRESET COMMAND

COMMAND …… 06_H

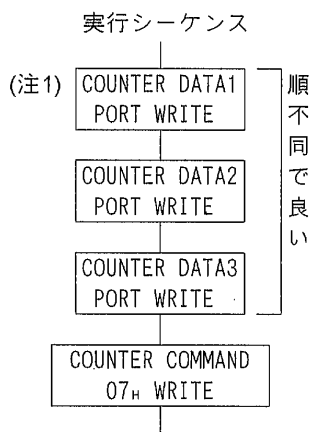
機能： 偏差COUNTERのCOUNT値を指定された値にします。

実行シーケンス等は、PULSE COUNTER PRESET COMMANDと同等です。
RESET時は0となります。

9-9.偏差COUNTER COMPARE REGISTER1 SET COMMAND

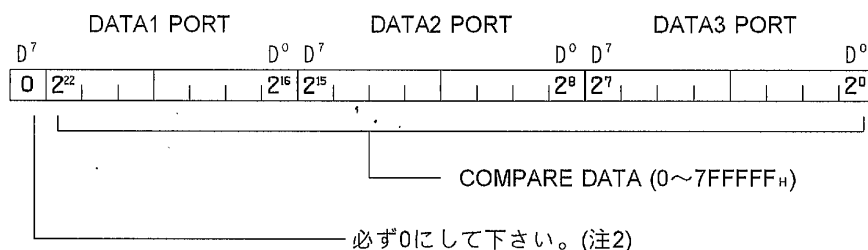
COMMAND 07_H

機能： 偏差COUNTER COMPARE REGISTER1に指定された値を絶対値でSETします。



COUNTER DATA1,2,3 PORTにCOMPARE DATAを指定します。

COUNTER DATA1,2,3 PORTの内容は以下の通りです。



RESET時は0となります。

(注1)当章で説明される、DATA及びCOMMAND PORTはCOUNTER専用のPORTであり6章のDRIVE PORTとはPORT ADDRESSが異なりますので御注意下さい。

PORT ADDRESSについては、4-1.項を参照下さい。

(注2)応用機能である符号付き検出を選択している場合は、2²³BITになります。

9-10.偏差COUNTER COMPARE REGISTER2 SET COMMAND

COMMAND 08_H

機能： 偏差COUNTER COMPARE REGISTER2に指定された値を絶対値でSETします。

実行シーケンス等は、偏差COUNTER COMPARE REGISTER1 SET COMMANDと同等です。

10. 初期仕様一覧表

POWER ON/RESET時の初期仕様は、下表の通りです。

各仕様に対して変更が必要な場合のみ、対応COMMANDを使用して仕様変更を行って下さい。

尚、SPEED関係の仕様は、基板上のジャンパJP3X(X軸),JP3Y(Y軸),JP3Z(Z軸),JP3A(A軸)により2つのTYPEに切り替える事が出来ます。出荷時はジャンパ状態です。

DATA名称又は仕様	初期仕様		対応COMMAND
	ジャンパ有り(注)	ジャンパ無し	
URATE(RATE DATA TABLE No.)	No.9(100ms/1000Hz)	No.12(30ms/1000Hz)	RATE SET
DRATE(RATE DATA TABLE No.)	No.9(100ms/1000Hz)	No.12(30ms/1000Hz)	
LSPD	300Hz	800Hz	LSPD SET
HSPD	3000Hz	10000Hz	HSPD SET
CSPD	300Hz	800Hz	CSPD SET
SRATE(RATE DATA TABLE No.)	No.9(100ms/1000Hz)	No.12(30ms/1000Hz)	SRATE SET
SLSPD	300Hz	800Hz	SLSPD SET
SHSPD	3000Hz	10000Hz	SHSPD SET
DRIVE TYPE	L-TYPE		SPEC INITIALIZE1
LIMIT STOP TYPE	即時停止		
MOTOR TYPE	STEPPING		
RDYINT発生パターン	PULSE出力を伴うCOMMAND終了時のみ発生		
PULSE COUNTERの動作クロック	MCC05 _{v2} 出力PULSE		PULSE COUNTER INITIALIZE
CNTINT発生パターン	いかなる場合も発生せず(COMP1~5全て)		
PLS COMP1~5 STOP ENABLE	停止させない		
オートクリア機能	行わない		
リロード機能	行わない		
PLS COMP STOP TYPE	即時停止		
CNTINT OUTPUT TYPE	各COMPARATORの一致状態をラッチして出力		
CNTINT LATCH TRIGGER TYPE	レベルラッチ		
偏差COUNTERの動作クロック	MCC05 _{v2} 出力PULSEと外部CLOCKとの偏差		DFL COUNTER INITIALIZE
偏差COUNTERのCOUNT PATTERN TYPE	90°位相差CLOCK、1逡倍		
DFLINT発生パターン	いかなる場合も発生せず		
DFL COMP1,2 STOP ENABLE	停止させない		
DFL COMP STOP TYPE	即時停止		
DFLINT OUTPUT TYPE	各COMPARATORの検出状態をラッチして出力		
DFLINT LATCH TRIGGER TYPE	レベルラッチ		
COUNTER SELECT PORT	PULSE COUNTER		
現在ADDRESS(ADDRESS COUNTER)	0		各PORT SELECT
OFFSET PULSE	0		ADDRESS INITIALIZE
LIMIT DELAY TIME	300ms		OFFSET PULSE SET
SCAN DELAY TIME	50ms		
JOG DELAY TIME	20ms		
PULSE COUNTER値	0		ORIGIN DELAY SET
PULSE COUNTER COMPARE REGISTER1~5	800000 _H		PULSE COUNTER PRESET
偏差COUNTER値	0		PULSE COUNTER COMPARE REGISTER1~5 SET
偏差COUNTER COMPARE REGISTER1~2	0		偏差COUNTER PRESET
偏差COUNTER COMPARE REGISTER1~2	0		偏差COUNTER COMPARE REGISTER1~2 SET

(注)取扱説明書中の他の説明箇所では、ジャンパ有りの場合の値を掲載しています。

11. 割り込み

C-864v1は、以下に示す割り込み要求信号の内いずれかが発生した場合、ホストPCに対して、割り込み要求を行います。

11-1.COMMAND終了時の割り込み要求信号 (XRDYINT,YRDYINT,ZRDYINT,ARDYINT)

割り込み端子JP4MCCとJP4Jをジャンパする事により、COMMAND終了割り込みを発生します。DRIVE COMMANDの場合、FSSTOP,LIMIT等による停止時(COMMAND終了時)にも発生します。JP4MCCは、X,Y,Z,A軸のRDYINTのORとなっていますので、割り込みを多重化する場合は、Y軸とZ軸のSTATUS5 PORTによりRDYINTが発生している軸を確認します。

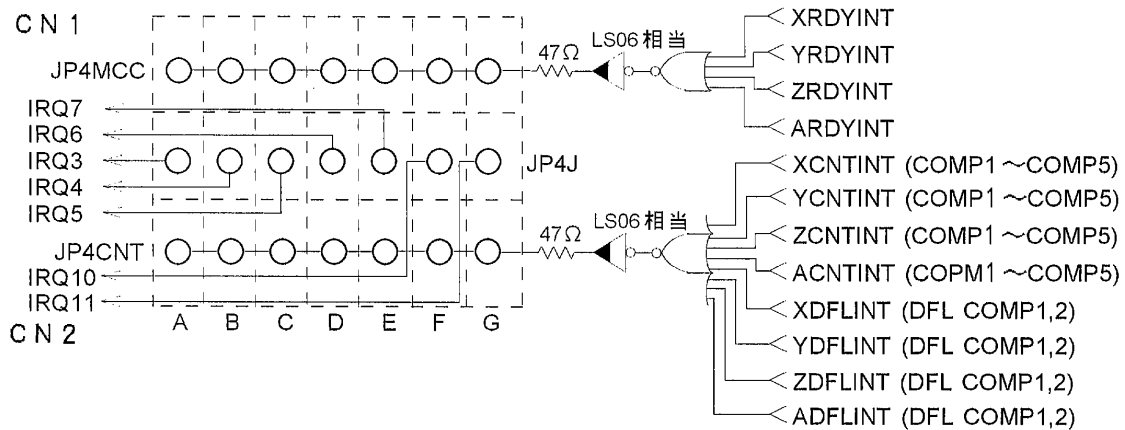
11-2.PULSE COUNTER及びDFL COUNTERからの割り込み要求信号

(XCNTINT,YCNTINT,ZCNTINT,ACNTINT,XDFLINT,YDFLINT,ZDFLINT,ADFLINT)

割り込み端子JP4CNTとJP4Jをジャンパする事により、PULSE COUNTER又はDFL COUNTERからのCOMPARE 割り込みを発生します。

JP4CNTは、X,Y,Z,A軸のORであり、又各軸の出力はCOMP1~COMP5,DFL COMP1~2のORとなっていますので、割り込み要求軸及びCOMPARE REGISTERの判定は、各軸のSTATUS3 PORTにより行って下さい。又これらの割り込みを使用する場合は、各INT信号がSTATUS3 PORTのREADで必ずRESETされるエッジラッチTYPEに設定しておく必要があります。8-5.を参照下さい。

11-3.割り込み端子の構成



* JP4MCCはX軸のSTATUS5 PORTに、XRDYINT~ARDYINTはY/Z軸のSTATUS5 PORTに出力されています。4-12.項を参照下さい。

11-4.割り込み使用上の注意

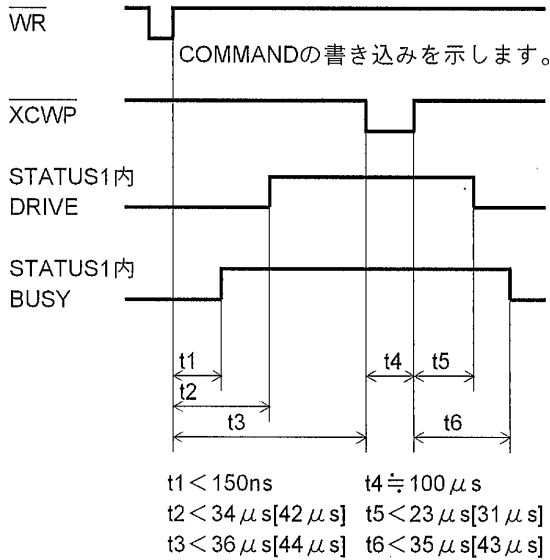
- (1) 割り込み使用の際は、御手持ちのPCのユーザーズマニュアル及び割り込みコントローラーの仕様を十分に確認して下さい。
- (2) 割り込み端子は、他のデバイスと重複しない様にして下さい。
- (3) C-864v1の割り込み要求を必要としない場合は、JP4Jをジャンパ状態にしないで下さい。出荷時は、ジャンパをしていない状態になっています。
- (4) RDYINTはSPEC INITIALIZE1 COMMANDにより、CNTINTはPULSE COUNTER INITIALIZE COMMANDにより、DFLINTはDFL COUNTER INITIALIZE COMMANDにより各々割り込み発生の許可/不許可を指定出来ます。特にCNTINT,DFLINTでは、COMP1~COMP5,DFL COMP1/2毎に指定可能ですので、これらの割り込みを使用する場合に於いても未使用のCOMP No.は割り込み発生を不許可にして下さい。
- (5) RDYINTを多軸割り込みで使用する場合、Y軸とZ軸のSTATUS5 PORTによりRDYINT発生軸を確認してアクティブとなっている軸のみSTATUS1 PORTをREADしてその軸のRDYINTを解除して下さい。RDYINTが発生していない軸のSTATUS1 PORTをREADするとREADするタイミングによっては、その軸のRDYINTが発生しなくなる場合が生じます。

12. タイミング

以下のタイミングで示す[]付きの数値は、応用機能であるSOFT LIMIT機能を有効にしている場合のものです。
 []数値の無いものは、SOFT LIMIT機能の有無で変化しません。

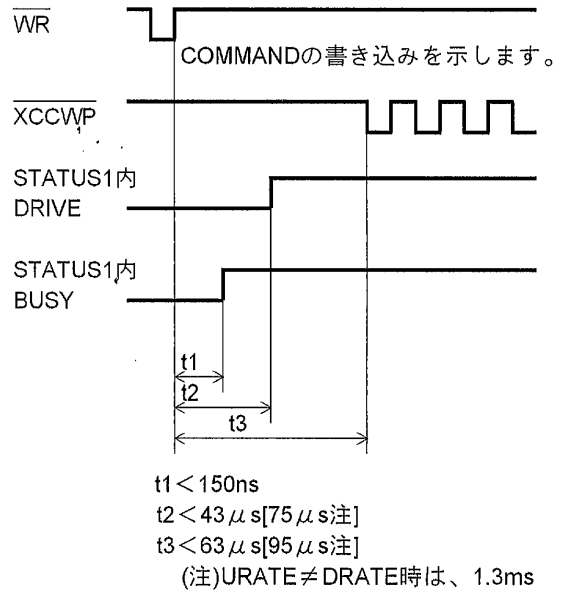
12-1. JOG DRIVE TIMING

例) STEPPING MOTORを対象とした場合の
 +(CW)方向DRIVE時



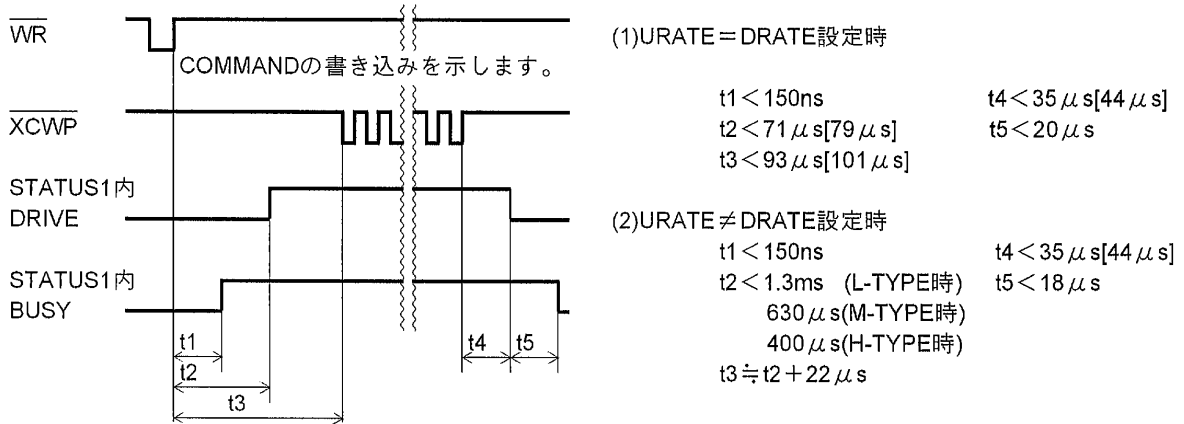
12-2. SCAN/S-RATE SCAN DRIVE TIMING

例) STEPPING MOTORを対象とした場合の
 -(CCW)方向DRIVE時



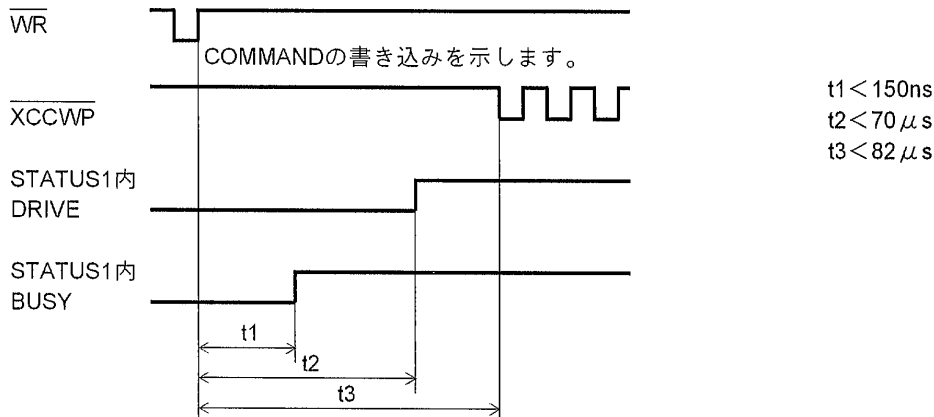
12-3. INDEX DRIVE, S-RATE INDEX DRIVE TIMING

例) STEPPING MOTORを対象とした場合の+(CW)方向DRIVE時

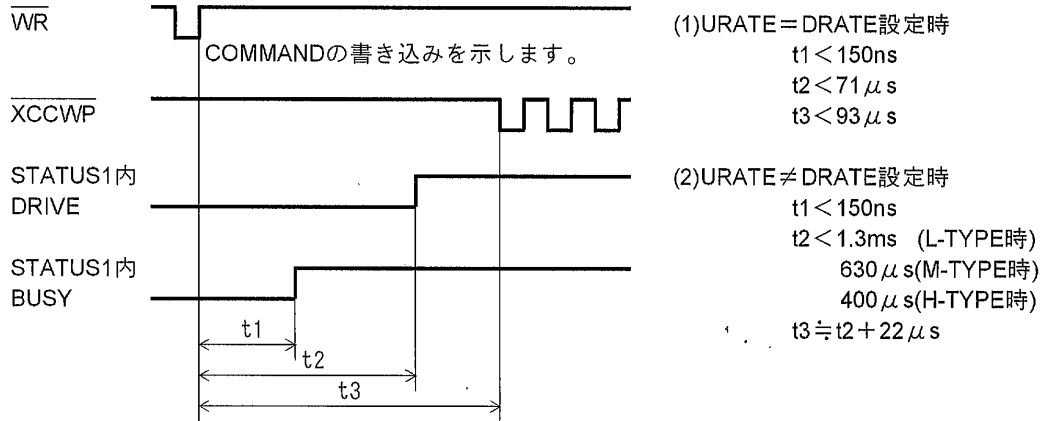


12-4. ORIGIN DRIVE TIMING

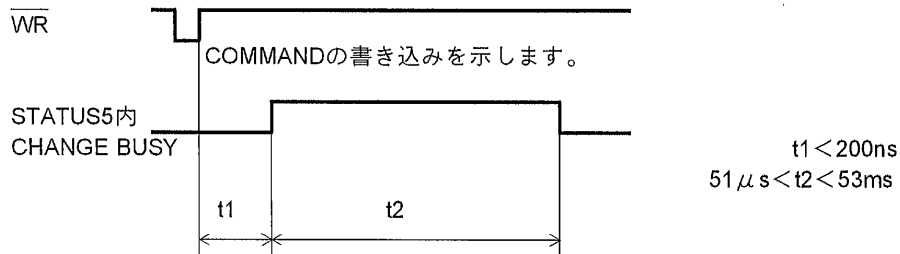
例1) ABSOLUTE INDEX DRIVE(原点近傍ADDRESSまでのRETURN DRIVE)なしの場合の-(CCW)方向DRIVE時



例2)ABSOLUTE INDEX DRIVE(原点近傍ADDRESSまでのRETURN DRIVE)ありの場合の-(CCW)方向DRIVE時



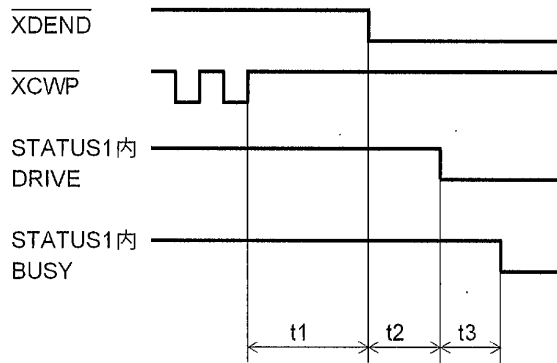
12-5.SPEED CHANGE TIMING



(注)t2は、CHANGE COMMAND書き込み時に設定されているRATEにより変化します。
 固定MODE時はRATE No.が大きいほど、演算MODE時はRATE DATAが小さいほど
 (いずれも速度変化率が大きくなる)t2の時間は短くなります。
 ただし、CHANGE COMMAND書き込み時のPULSE周期がt2より長い場合は、t2はPULSE周期以上と
 なります。

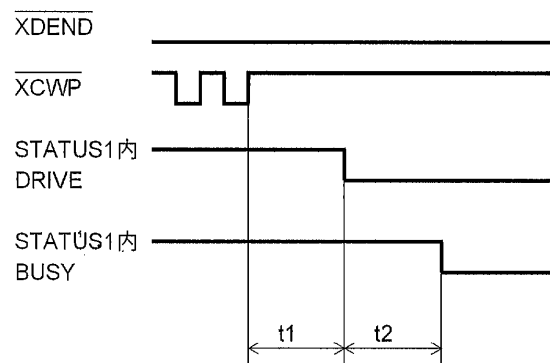
12-6. DEND信号確認TIMING

例1)SERVO MOTORを対象とした場合の
+(CW)方向DRIVE終了時



t1 : SERVO DRIVERの特性による
t2 < 41 μ s
t3 < 20 μ s

例2)SERVO MOTORを対象とし、DEND信号を
ACTIVEとした場合又は、STEPPING MOTORを
対象とした場合の+(CW)方向DRIVE終了時



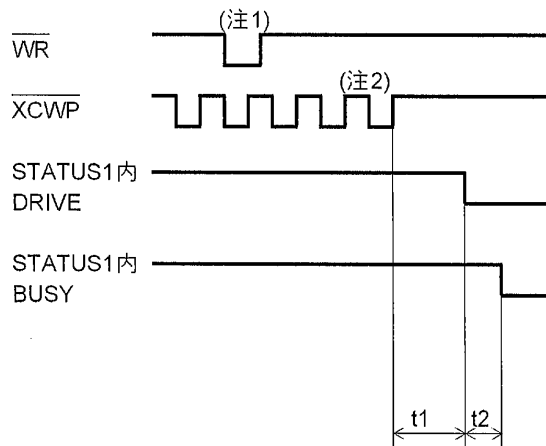
t1 < 33 μ s [41 μ s]
t2 < 20 μ s

(注)SERVO MOTORを対象とした場合、DRIVE=0となる為の必要条件は、DEND=0が入力される事です。
これは正常なDRIVEの終了時、減速停止時、即時停止時の全てに於いてあてはまる事です。
従ってDRIVE=0となる時間が、STEPPING MOTORを対象とした場合とは異なるので注意が必要です。

(注)STEPPING MOTORを対象としている場合、DEND=0/1を問いません。

12-7. 減速停止TIMING

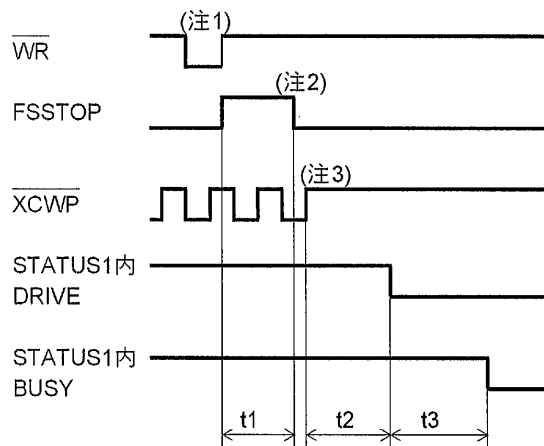
例)STEPPING MOTORを対象とした場合の
+(CW)方向DRIVE時



t1 < 38 μ s [42 μ s]
t2 < 20 μ s

12-8. 即時停止TIMING(1)

例)STEPPING MOTORを対象とした場合の
+(CW)方向DRIVE時



t1 \geq 200 μ s
t2 < 38 μ s [46 μ s] 又は T (注4)
t3 < 20 μ s

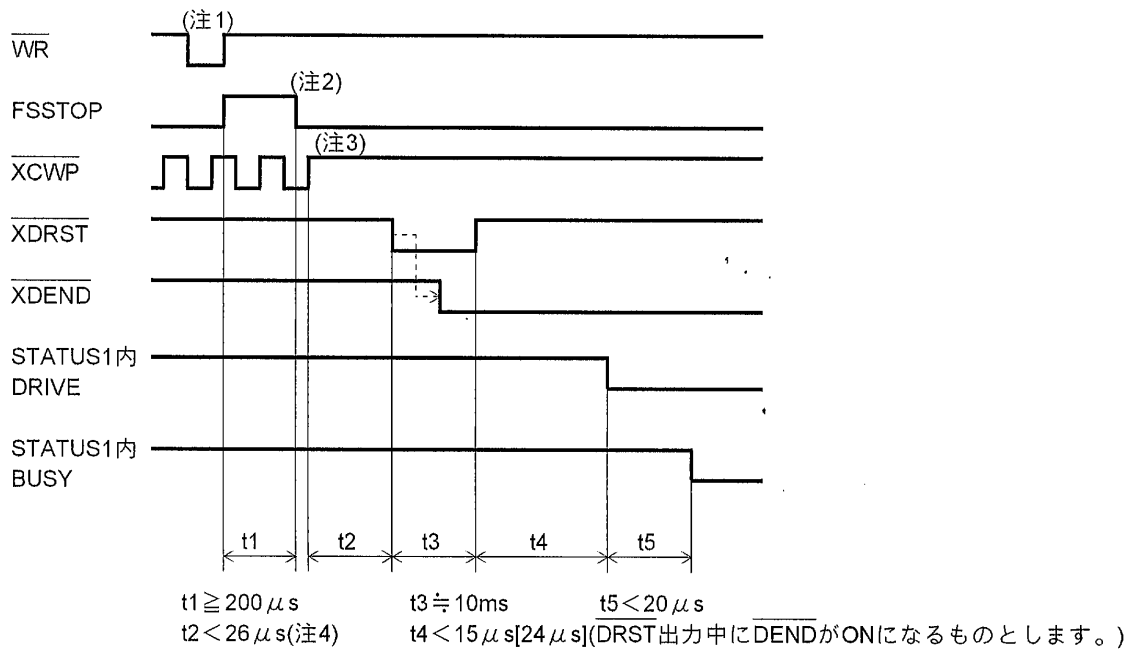
(注1)SLOW STOP COMMANDの書き込みを示します。
(注2)SLOW STOP COMMANDを受信してから出力されるPULSE数は定速DRIVEの場合1PULSE以内、加減速DRIVEの場合、減速停止に必要なPULSE数となります。

(注1)FAST STOP COMMANDの書き込みを示します。
(注2)COMMAND又は信号どちらかでよい。
(注3)FAST STOP COMMAND又は信号を受信してから出力されるPULSE数は1PULSE以内です。(PULSE幅は確保されます。)

(注4)停止時のPULSE周期の1/2をTとするとt2は、示された数値かTのいずれか長い方になります。

12-9.即時停止TIMING(2)

例)SERVO MOTORを対象とした場合の
+(CW)方向DRIVE時



(注1)FAST STOP COMMANDの書き込みを示します。

(注2)COMMAND又は信号どちらかでよい。

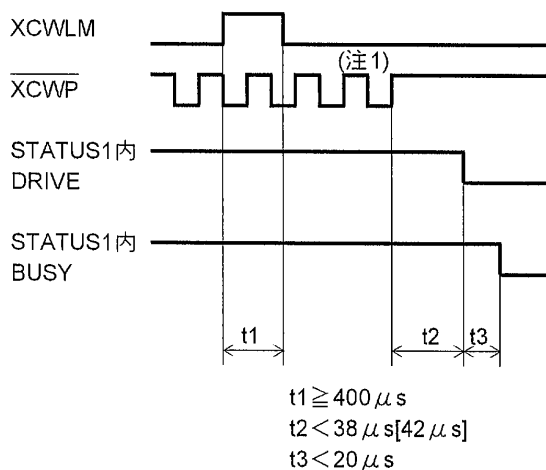
(注3)FAST STOP COMMAND又は信号を受信してから出力されるPULSE数は1PULSE以内です。
(PULSE幅は確保されます。)

(注4)停止時のPULSE周期の1/2をTとするとt2は、示された数値かTのいずれか長い方になります。

12-10.LIMIT停止TIMING

(1) LIMIT停止の型式が減速停止の場合

例)STEPPING MOTORを対象とした場合の+(CW)方向DRIVE時



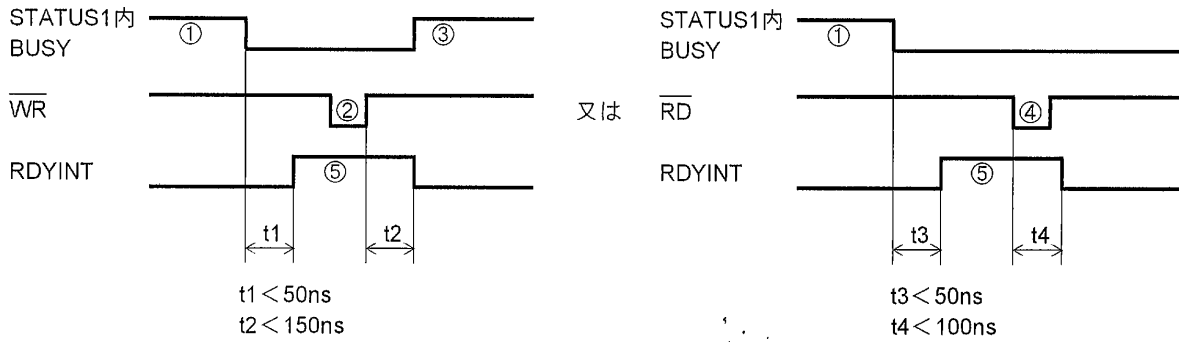
(注1)LIMIT信号を受信してから出力されるPULSE数は定速DRIVEの場合1PULSE以内、加減速DRIVEの場合、減速停止に必要なPULSE数となります。

(2) LIMIT停止の型式が急停止の場合

12-8.又は12-9.のTIMINGに準ずる。

この時FSSTOP信号をCWLM,CCWLMに置き換え、入力信号幅を400μs以上とします。

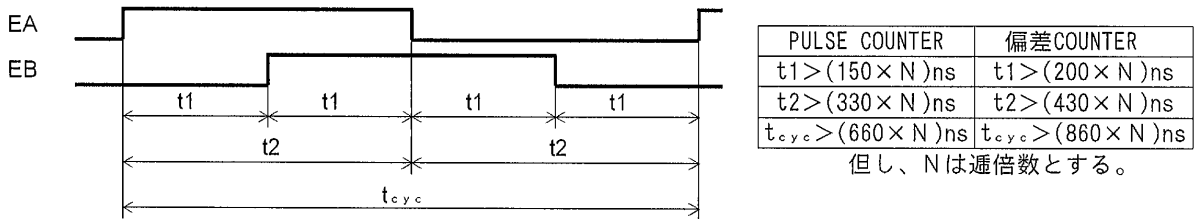
12-11.RDYINT TIMING



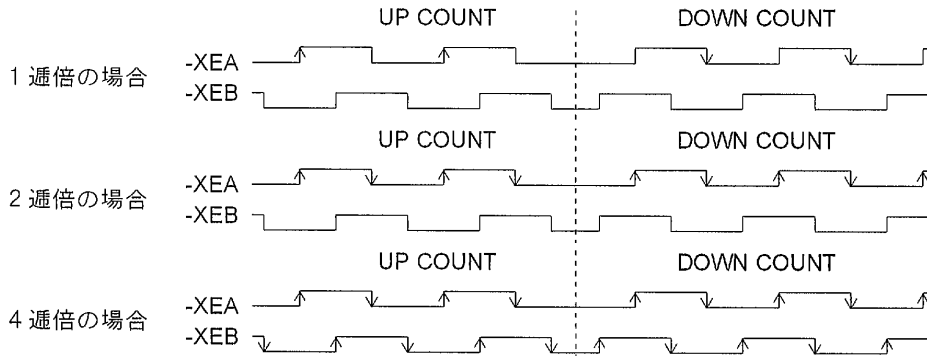
- ① : COMMANDの実行中を示します。
- ② : 新しいCOMMANDの書き込みを示します。
- ③ : 新しいCOMMANDの実行中を示します。
- ④ : STATUS1の読み出しを示します。
- ⑤ : 割り込み信号発生中を示します。割り込み信号発生の許可/禁止はSPEC INITIALIZE1 COMMANDにより指定します。詳しくは、6-4.を参照下さい。

12-12.EA,EBクロック入力TIMING

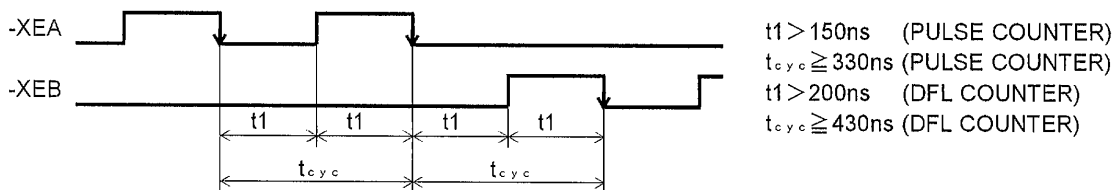
(1) 90° 位相差クロックを入力する場合



※ PULSE COUNTER及び偏差COUNTERのカウントタイミングは次の様になっています。各々↑ 又は ↓でCOUNTします。



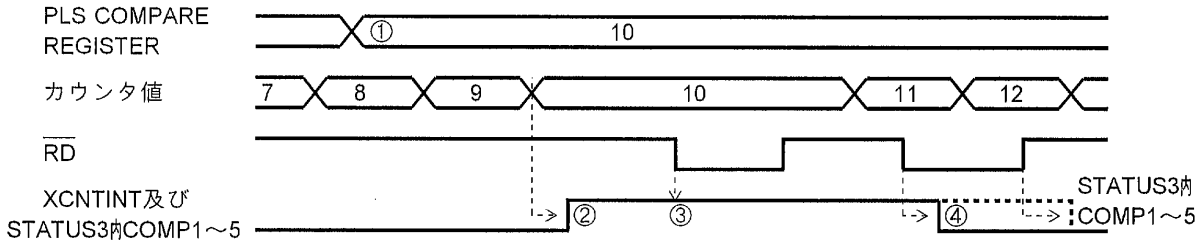
(2) 方向別独立クロックを入力する場合 (↓エッジでCOUNTします。)



12-13.CNTINT TIMING

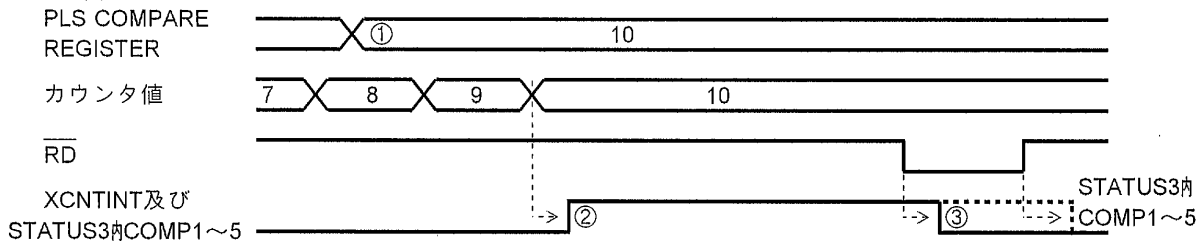
割り込み要求信号(XCNTINT)及びSTATUS信号(COMP1~COMP5)は、下記のTIMINGで出力/解除されます。

(1) PULSE COUNTER INITIALIZE COMMANDで、CNTINT LATCH TRIGGER TYPE=0とした場合。



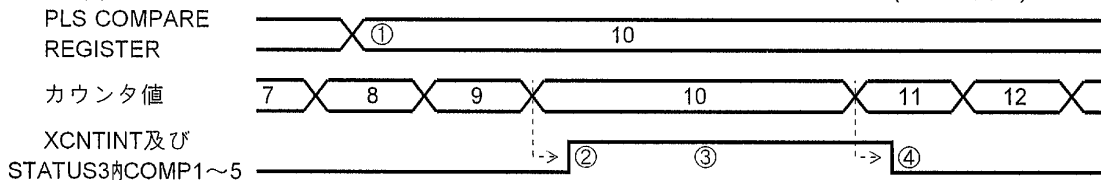
- ① : COMPARE REGISTER SET COMMANDによる割り込み発生カウンタ値の書き込みを示します。(例では割り込み発生カウンタ値を10に設定しています。)
- ② : カウンタ値が①で設定した値になるとXCNTINT出力を発生します。
- ③ : カウンタ一致中は、CNTINT出力は、STATUS3 PORTをアクセスしてもクリアされません。
- ④ : カウンタが一致していない時、STATUS3 PORTをREADする事でXCNTINTはクリアされます。

(2) PULSE COUNTER INITIALIZE COMMANDで、CNTINT LATCH TRIGGER TYPE=1とした場合。



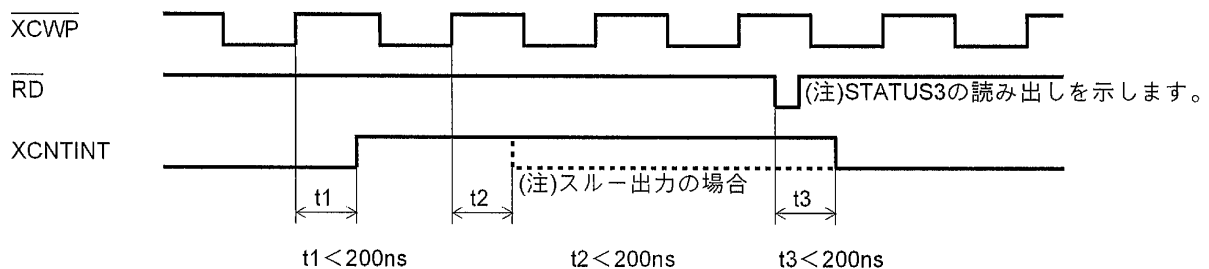
- ① : COMPARE REGISTER SET COMMANDによる割り込み発生カウンタ値の書き込みを示します。
- ② : カウンタ値が①で設定した値になるとXCNTINT出力を発生します。
- ③ : CNTINT出力は、STATUS3 PORTをアクセスするまで保持されます。(COMPARE REGISTERとカウンタ値が一致した状態でも、STATUS3 PORTをREADする事でXCNTINTはクリアされます。)

(3) PULSE COUNTER INITIALIZE COMMANDで、CNTINT OUTPUT TYPE=1(スルー出力)とした場合。



- ① : COMPARE REGISTER SET COMMANDによる割り込み発生カウンタ値の書き込みを示します。
- ② : カウンタ値が①で設定した値になるとXCNTINT出力を発生します。
- ③ : カウンタ一致中、XCNTINTが出力されます。
- ④ : カウンタが不一致となると、XCNTINTはクリアされます。STATUS3 PORTのアクセスは影響しません。

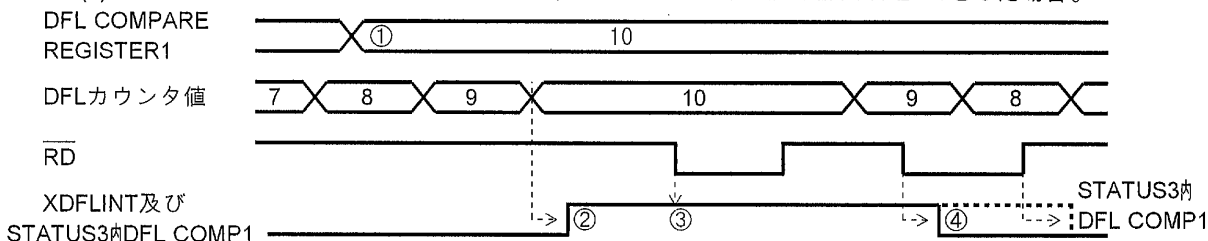
例)+(CW)方向DRIVEで、動作クロックとしてC-864v1のX軸DRIVE PULSEを選択した場合。



12-14.DFLINT TIMING (DFL COMP1の例 検出条件：偏差COUNTER \geq COMPARE REGISTER1)

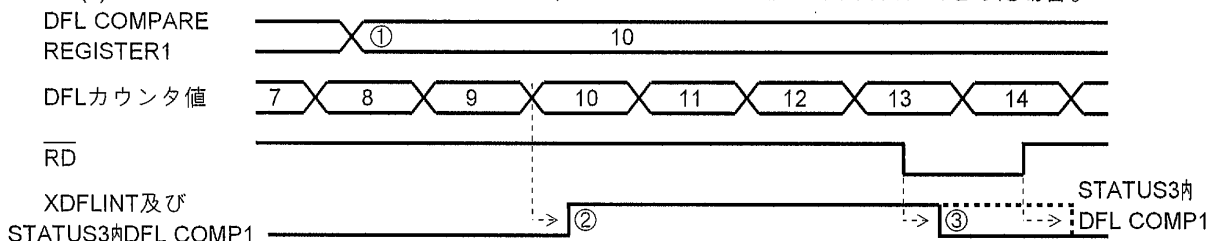
割り込み要求信号(DFLINT)及びSTATUS信号(DFL COMP1)は、下記のTIMINGで出力/解除されます。

(1) DFL COUNTER INITIALIZE COMMANDで、DFLINT LATCH TRIGGER TYPE=0とした場合。



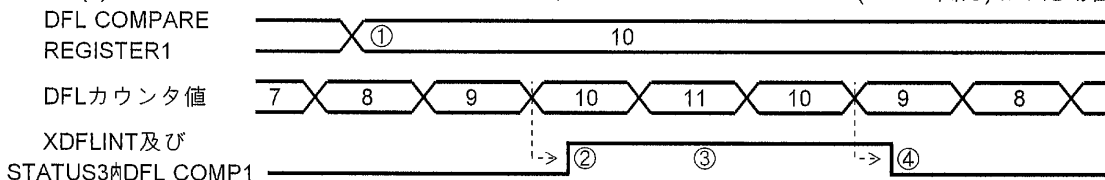
- ① : COMPARE REGISTER SET COMMANDによる割り込み条件値の書き込みを示します。
(例では割り込み条件値を10に設定しています。)
- ② : カウンタ値が①で設定した値になるとXDFLINT出力を発生します。
- ③ : 検出条件一致中は、XDFLINT出力は、STATUS3 PORTをアクセスしてもクリアされません。
- ④ : カウンタ値が条件を満たしていない時、STATUS3 PORTをREADする事でXDFLINTはクリアされます。

(2) DFL COUNTER INITIALIZE COMMANDで、DFLINT LATCH TRIGGER TYPE=1とした場合。



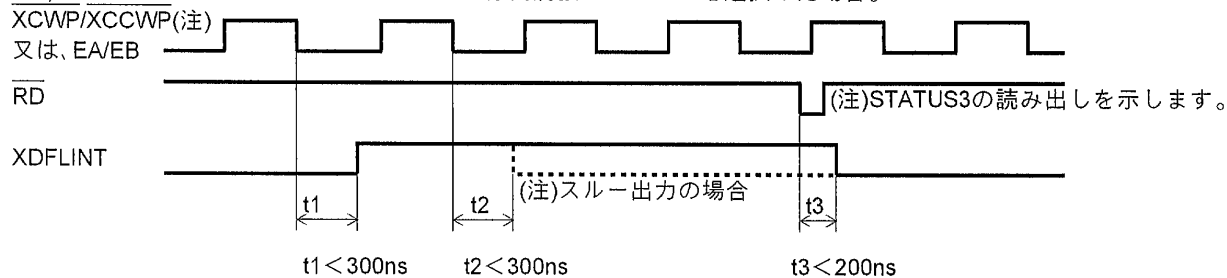
- ① : COMPARE REGISTER SET COMMANDによる割り込み条件値の書き込みを示します。
- ② : カウンタ値が①で設定した値になるとXDFLINT出力を発生します。
- ③ : XDFLINT出力は、STATUS3 PORTをアクセスするまで保持されます。
(検出条件が成立した状態でも、STATUS3 PORTをREADする事でXDFLINTはクリアされます。)

(3) DFL COUNTER INITIALIZE COMMANDで、DFLINT OUTPUT TYPE=1(スルー出力)とした場合。



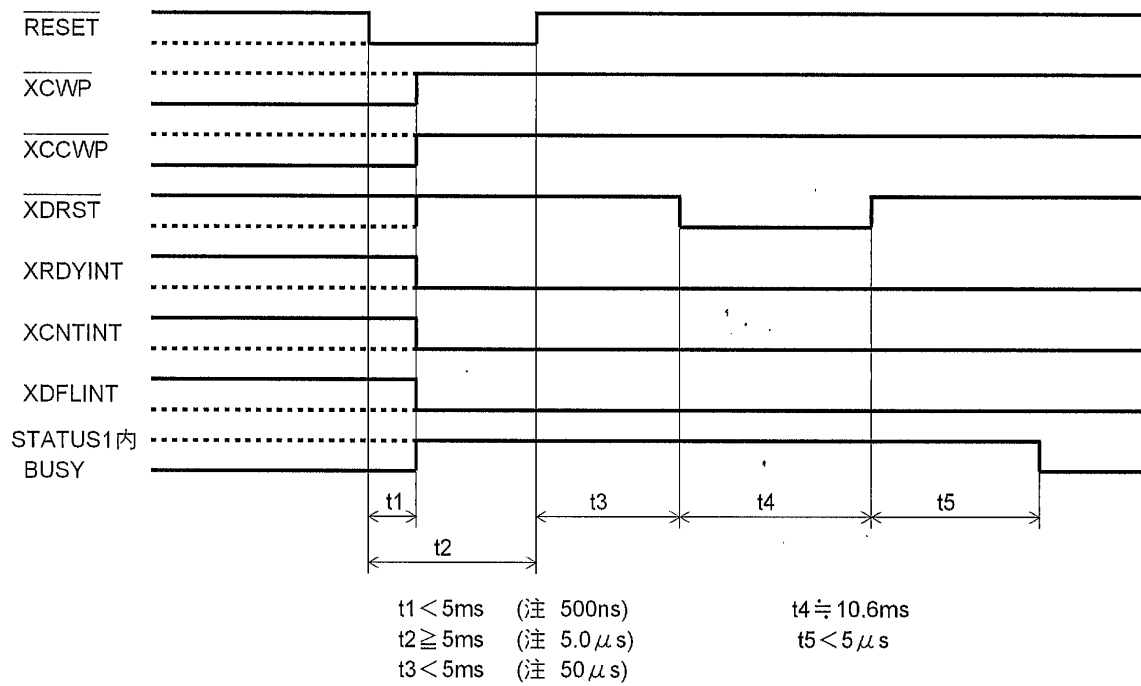
- ① : COMPARE REGISTER SET COMMANDによる割り込み条件値の書き込みを示します。
- ② : カウンタ値が①で設定した値になるとXDFLINT出力を発生します。
- ③ : 条件成立中、XDFLINTが出力されます。
- ④ : 条件不成立となると、XDFLINTはクリアされます。STATUS3 PORTのアクセスは影響しません。

例) 偏差COUNTでCOUNT PATTERNとして方向別独立クロックを選択した場合。



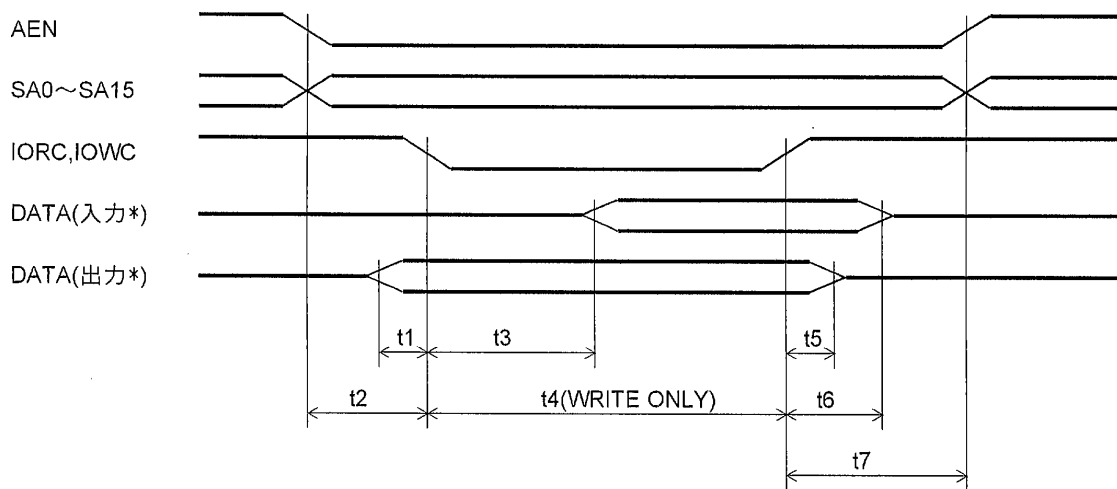
(注)XCWP/XCCWPの場合は、立ち上がりエッジからの時間になります。

12-15.RESET TIMING



(注)PC側のシステムリセットの場合。

12-16.BUS TIMING



*入出力はホストPC側から

$$\begin{array}{ll}
 0 < t1 & 152\text{ns} < t4 \\
 50\text{ns} < t2 & 15\text{ns} < t5 \\
 t3 < 102\text{ns} & 5\text{ns} < t6 < 25\text{ns} \\
 & 20\text{ns} < t7
 \end{array}$$

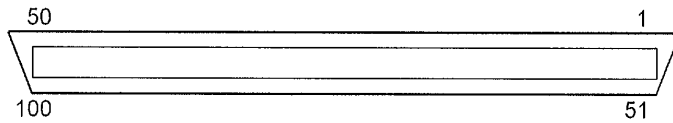
13. ユーザコネクタ及び入出力回路

13-1.J1ユーザコネクタピン配置

コネクタ型名 DX10A -100S(ヒロセ電機製)

適合ソケット(付属品ではありません)

DX30A-100P,DX31A -100P等(ヒロセ電機製)



13-2.J1信号表

※印の信号を除いて、信号はカブラ絶縁されています。

ピン	方向	信号名	説明	ピン	方向	信号名	説明
1	入	XCWLM	X軸+(CW)方向LIMIT信号	51	入	ZCWLM	Z軸+(CW)方向LIMIT信号
2	入	XCCWLM	X軸-(CCW)方向LIMIT信号	52	入	ZCCWLM	Z軸-(CCW)方向LIMIT信号
3	入	XNORG	X軸原点近傍信号	53	入	ZNORG	Z軸原点近傍信号
4	入	XORG	X軸原点信号 (注1)	54	入	ZORG	Z軸原点信号 (注1)
5	入	YCWLM	Y軸+(CW)方向LIMIT信号	55	入	ACWLM	A軸+(CW)方向LIMIT信号
6	入	YCCWLM	Y軸-(CCW)方向LIMIT信号	56	入	ACCWLM	A軸-(CCW)方向LIMIT信号
7	入	YNORG	Y軸原点近傍信号	57	入	ANORG	A軸原点近傍信号
8	入	YORG	Y軸原点信号 (注1)	58	入	AORG	A軸原点信号 (注1)
9	入	ZSENSOR	Z軸SENSOR INDEX用センサ入力(注3)	59	入	ASENSOR	A軸SENSOR INDEX用センサ入力(注3)
10	入	IN0	汎用入力	60	出	OUT0	汎用出力
11	入	IN1	汎用入力	61	出	OUT1	汎用出力
12	入	IN2	汎用入力	62	出	OUT2	汎用出力
13	入	IN3	汎用入力	63	出	OUT3	汎用出力
14	-	EXTV	カブラ用外部電源 (注2)	64	-	EXTVGND	カブラ用外部電源GND (注2)
15	-	EXTV		65	-	EXTVGND	

(注1)STEPPING MOTOR使用時の原点信号です。SERVO MOTOR使用時に原点信号としてエンコーダのZ相信号を使用する場合は、必ず未接続として下さい。

(注2)信号は全てカブラHICで絶縁されている為、外部電源が必要です。

入力電圧仕様は $+24V \pm 2V$ 、消費電流は $24.0V$ 時MAX $230mA$ です。

又、各軸のCWLM,CCWLM信号及びFSSTOP信号はACTIVE OFF入力の為、これらの信号を使用しない場合であっても、外部電源を接続する必要があります。詳しくは14-2を参照下さい。

(注3)これらのSENSOR入力信号については、取扱説明書〔応用機能編〕を参照下さい。

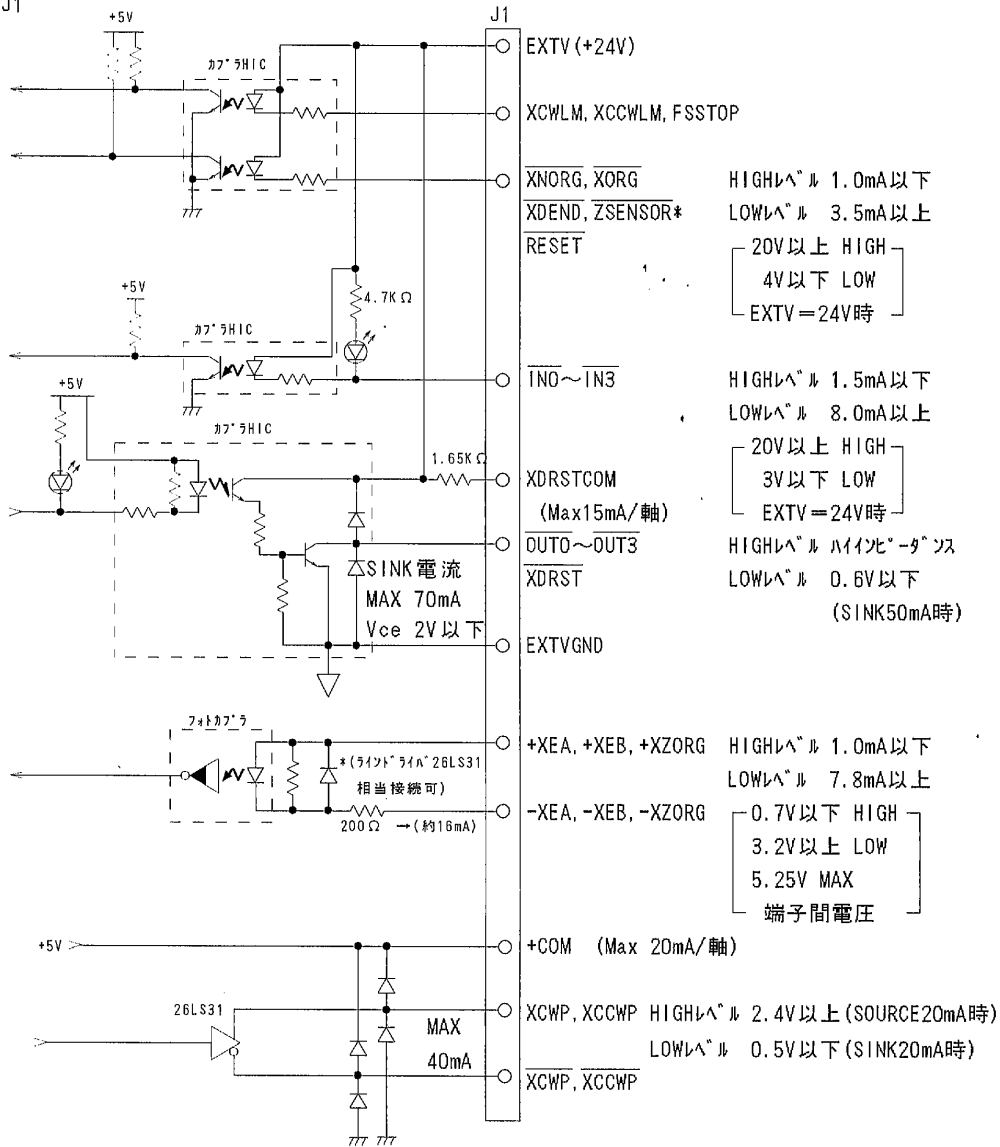
ピン	方向	信号名	説明	ピン	方向	信号名	説明
16	出	+COM ※	XCWP, XCCWP用+COMMON (+5V)	66	出	+COM ※	ZCWP, ZCCWP用+COMMON (+5V)
17	出	XCWP ※	X軸+(CW)方向正論理PULSE出力	67	出	ZCWP ※	Z軸+(CW)方向正論理PULSE出力
18	出	$\overline{\text{XCWP}}$ ※	X軸+(CW)方向負論理PULSE出力	68	出	$\overline{\text{ZCWP}}$ ※	Z軸+(CW)方向負論理PULSE出力
19	出	XCCWP ※	X軸-(CCW)方向正論理PULSE出力	69	出	ZCCWP ※	Z軸-(CCW)方向正論理PULSE出力
20	出	$\overline{\text{XCCWP}}$ ※	X軸-(CCW)方向負論理PULSE出力	70	出	$\overline{\text{ZCCWP}}$ ※	Z軸-(CCW)方向負論理PULSE出力
21	出	XDRSTCOM	XDRST用電流出力 (+24V)	71	出	ZDRSTCOM	ZDRST用電流出力 (+24V)
22	出	$\overline{\text{XDRST}}$	X軸偏差COUNTER RESET信号	72	出	$\overline{\text{ZDRST}}$	Z軸偏差COUNTER RESET信号
* 23	入	$\overline{\text{XDEND/XPO}}$	X軸位置決め完了信号又はPO入力	73	入	$\overline{\text{ZDEND/ZPO}}$	Z軸位置決め完了信号又はPO入力
24	-	N.C	使用禁止	74	-	N.C	使用禁止
25	入	+XEA	X軸エンコーダ +A相信号	75	入	+ZEA	Z軸エンコーダ +A相信号
26	入	-XEA	X軸エンコーダ -A相信号	76	入	-ZEA	Z軸エンコーダ -A相信号
27	入	+XEB	X軸エンコーダ +B相信号	77	入	+ZEB	Z軸エンコーダ +B相信号
28	入	-XEB	X軸エンコーダ -B相信号	78	入	-ZEB	Z軸エンコーダ -B相信号
29	入	+XZORG	X軸エンコーダ +Z相信号	79	入	+ZZORG	Z軸エンコーダ +Z相信号
30	入	-XZORG	X軸エンコーダ -Z相信号	80	入	-ZZORG	Z軸エンコーダ -Z相信号
31	-	N.C	使用禁止	81	-	N.C	使用禁止
32	出	+COM ※	YCWP, YCCWP用+COMMON (+5V)	82	出	+COM ※	ACWP, ACCWP用+COMMON (+5V)
33	出	YCWP ※	Y軸+(CW)方向正論理PULSE出力	83	出	ACWP ※	A軸+(CW)方向正論理PULSE出力
34	出	$\overline{\text{YCWP}}$ ※	Y軸+(CW)方向負論理PULSE出力	84	出	$\overline{\text{ACWP}}$ ※	A軸+(CW)方向負論理PULSE出力
35	出	YCCWP ※	Y軸-(CCW)方向正論理PULSE出力	85	出	ACCWP ※	A軸-(CCW)方向正論理PULSE出力
36	出	$\overline{\text{YCCWP}}$ ※	Y軸-(CCW)方向負論理PULSE出力	86	出	$\overline{\text{ACCWP}}$ ※	A軸-(CCW)方向負論理PULSE出力
37	出	YDRSTCOM	YDRST用電流出力 (+24V)	87	出	ADRSTCOM	ADRST用電流出力 (+24V)
38	出	$\overline{\text{YDRST}}$	Y軸偏差COUNTER RESET信号	88	出	$\overline{\text{ADRST}}$	A軸偏差COUNTER RESET信号
* 39	入	$\overline{\text{YDEND/YPO}}$	Y軸位置決め完了信号又はPO入力	89	入	$\overline{\text{ADEND/APO}}$	A軸位置決め完了信号又はPO入力
40	-	N.C	使用禁止	90	-	N.C	使用禁止
41	入	+YEA	Y軸エンコーダ +A相信号	91	入	+AEA	A軸エンコーダ +A相信号
42	入	-YEA	Y軸エンコーダ -A相信号	92	入	-AEA	A軸エンコーダ -A相信号
43	入	+YEB	Y軸エンコーダ +B相信号	93	入	+AEB	A軸エンコーダ +B相信号
44	入	-YEB	Y軸エンコーダ -B相信号	94	入	-AEB	A軸エンコーダ -B相信号
45	入	+YZORG	Y軸エンコーダ +Z相信号	95	入	+AZORG	A軸エンコーダ +Z相信号
46	入	-YZORG	Y軸エンコーダ -Z相信号	96	入	-AZORG	A軸エンコーダ -Z相信号
47	-	N.C	使用禁止	97	-	N.C	使用禁止
48	入	FSSTOP	全軸即時停止入力	98	入	RESET	リセット入力
49	-	N.C	使用禁止	99	-	N.C	使用禁止
50	-	N.C	使用禁止	100	-	N.C	使用禁止

* 各DEND/PO入力は、SERVO使用時位置決め完了信号として、STEPPING使用時P O (励磁出力)信号として使用します。

13-3. 入出力回路(X軸についてのみ説明しますが、Y,Z,A軸についても同様です。)

*SENSOR入力は、Z,A軸のみに用意されています。

(1) J1



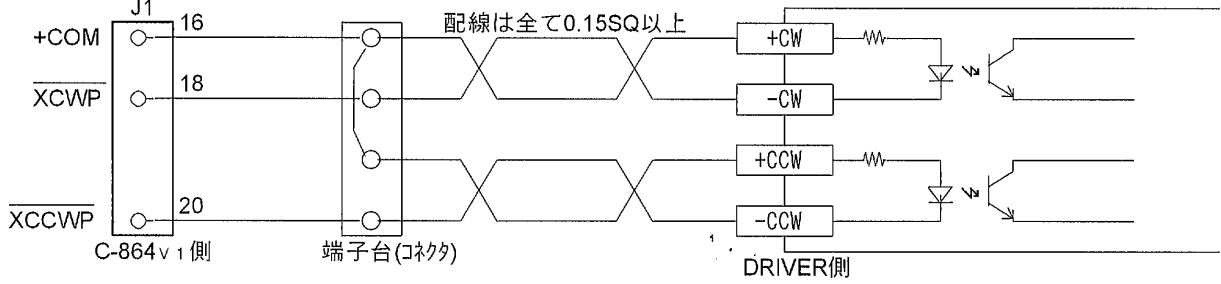
注) 1.XDRSTCOMは、 $\overline{\text{XDRST}}$ を汎用出力機能で使用した場合、使用禁止です。(24Vの+COMとして使用できません。)

14. 接続

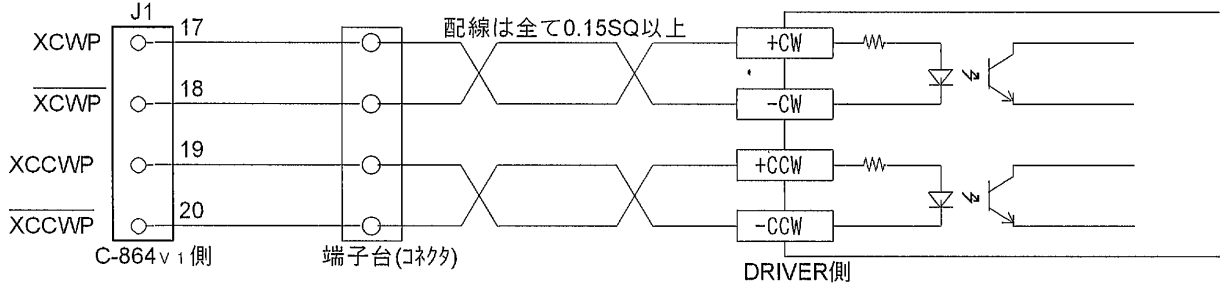
14-1. DRIVERとの接続

(1) 負論理パルス列CW/CCW独立入力型DRIVERとのX軸接続例

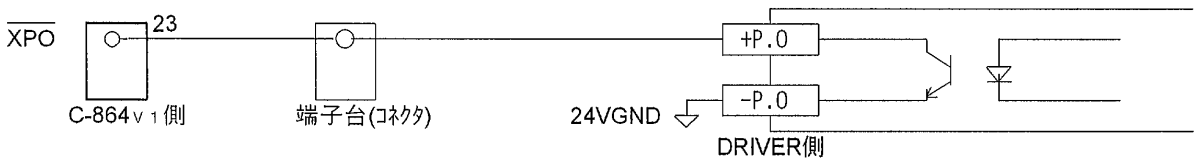
a. 負論理TTLレベル出力として使用する場合



b. 差動出力(ラインドライバ)として使用する場合

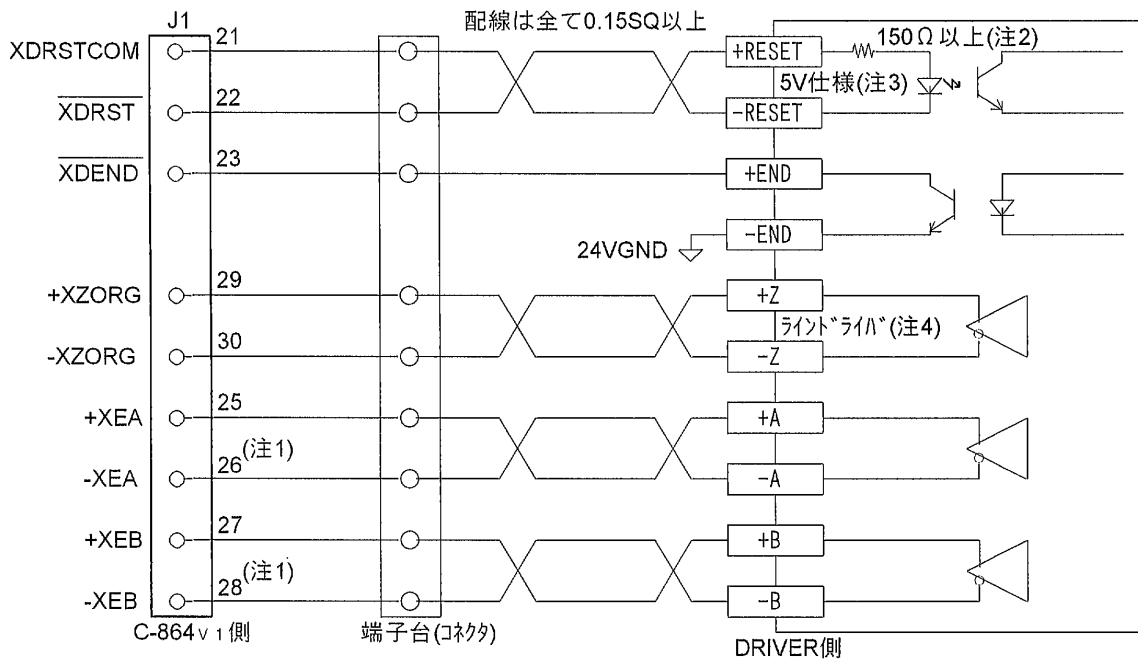


(2) STEPPING DRIVERとのX軸接続例



STEPPING DRIVERの場合、 \overline{XDRST} , $\overline{+XZORG}$, $\overline{-XZORG}$ は必ず未接続として下さい。励磁出力を使用しない場合は、 \overline{XPO} も未接続にします。

(3) SERVO DRIVERとのX軸接続例

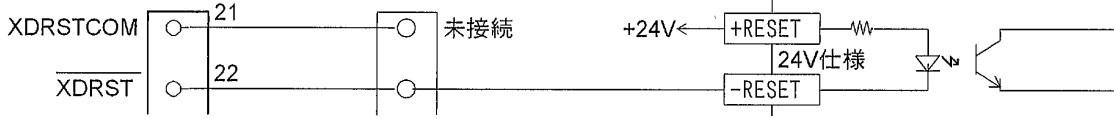


(注1)エンコーダのフィードバックパルスをカウントする場合、必要になります。

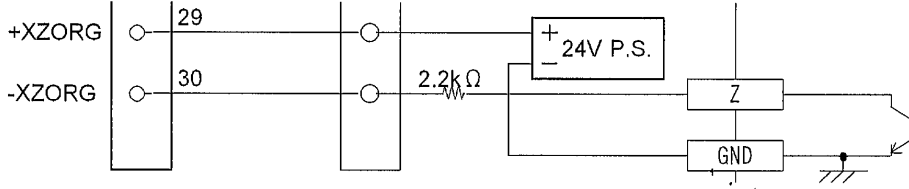
(注2)DRIVER側の電流制限抵抗が150Ω以下の場合、外部で抵抗を付け150Ω以上になる様にして下さい。

(注3)(注4)次ページ

(注3)SERVO DRIVERのカウンタRESET入力が+24Vインターフェイスの場合の接続例

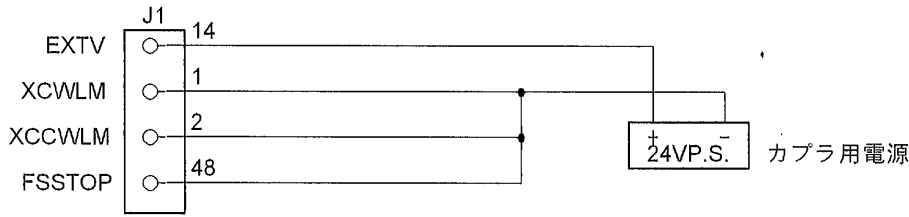


(注4)SERVO DRIVERのエンコーダZ相出力がオープンコレクタ出力の場合の接続例



14-2.LIMITスイッチ又はセンサとの接続例

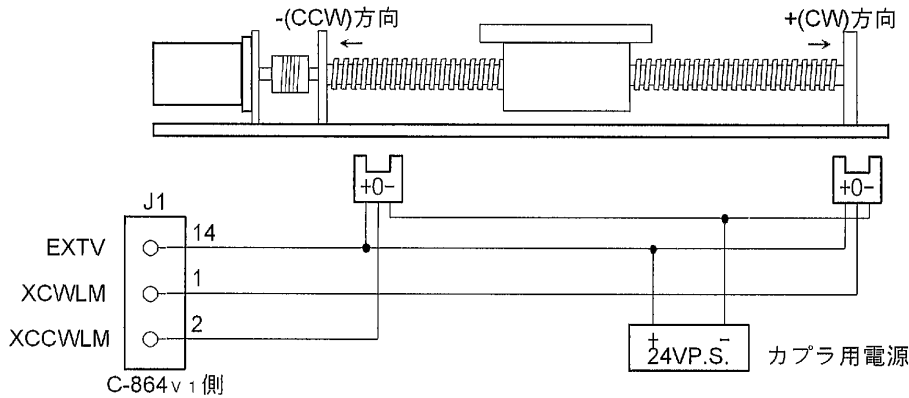
(1) LIMIT未使用時のX軸接続例



C-864v1側

(注)FSSTOP,LIMIT入力信号はACTIVE OFF入力となっており、未接続としますと信号がACTIVEとなりPULSE出力を行いませんので御注意下さい。

(2) LIMIT使用時のX軸接続例

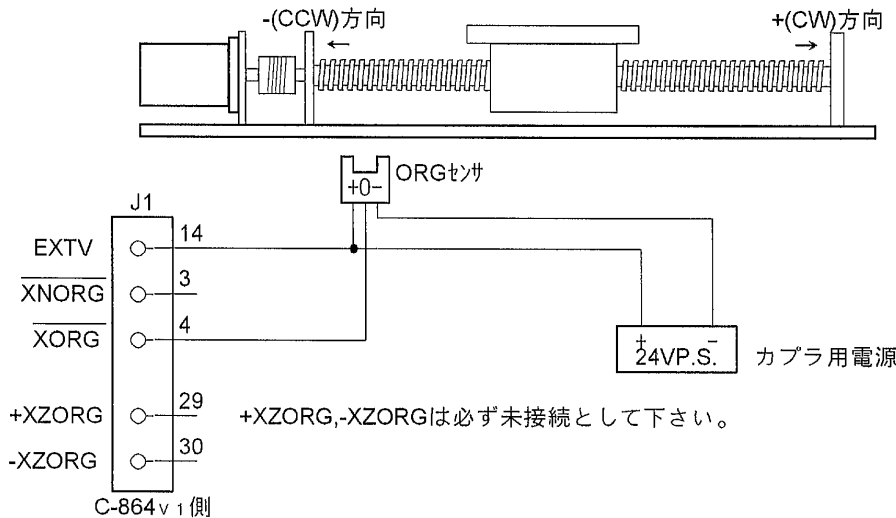


C-864v1側

推奨センサ(入光時ON)
 サンクス PM-K53B
 PM-L53B
 PM-T53B
 オムロン EE-SPX401
 EE-SX670シリーズ
 等

14-3.原点センサとの接続例

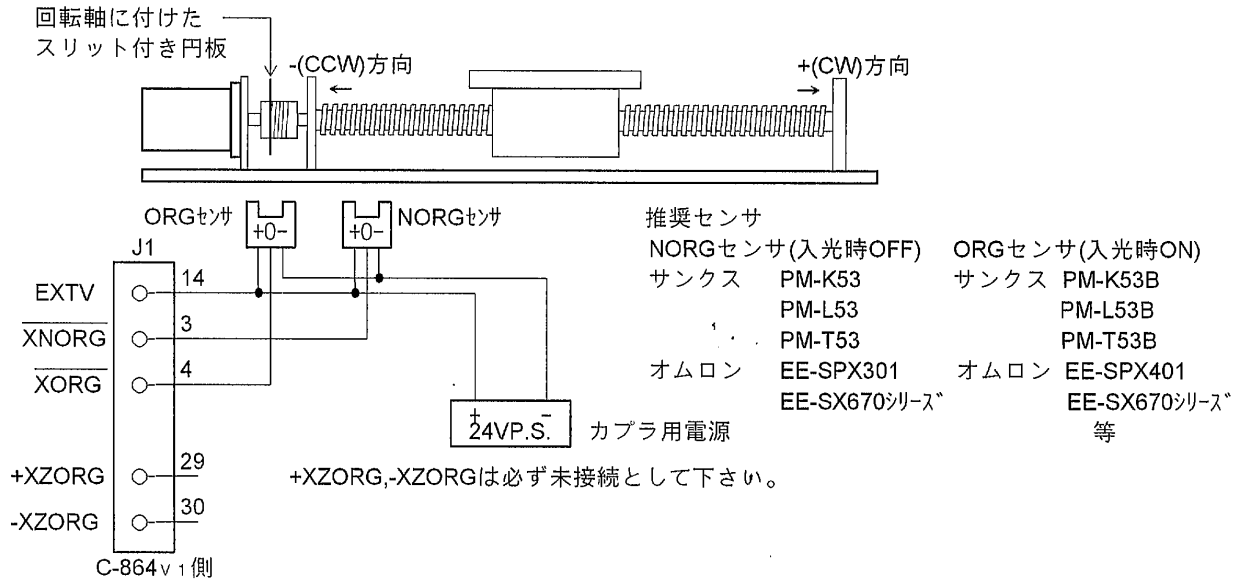
(1) ORG-0,ORG-1,ORG-2,ORG-3型式時(X軸)



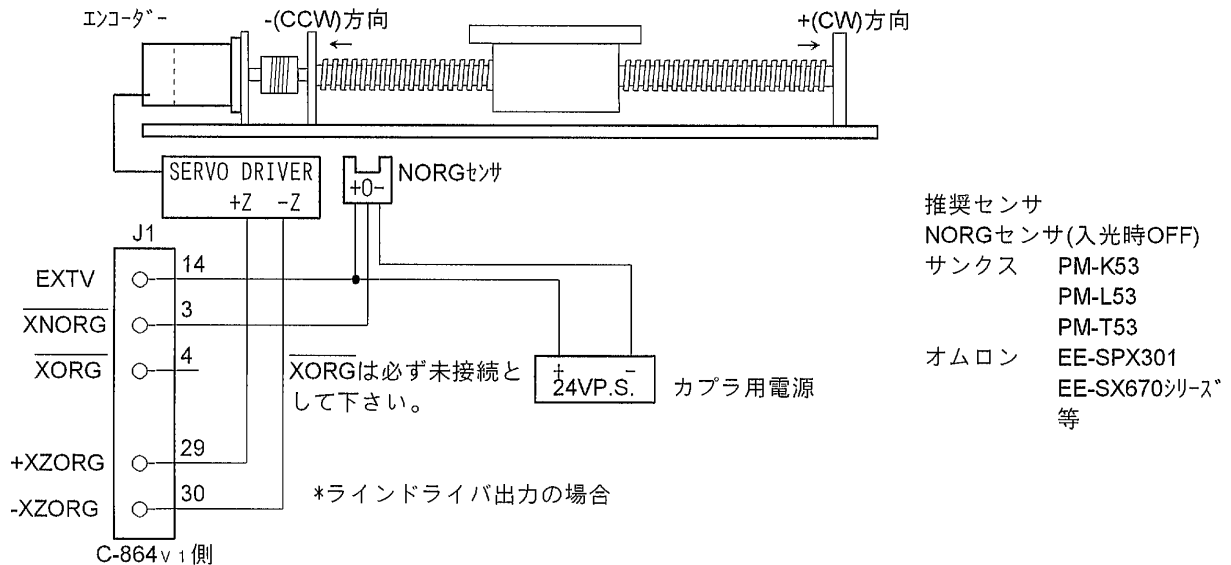
C-864v1側

推奨センサ(入光時OFF)
 サンクス PM-K53
 PM-L53
 PM-T53
 オムロン EE-SPX301
 EE-SX670シリーズ
 等

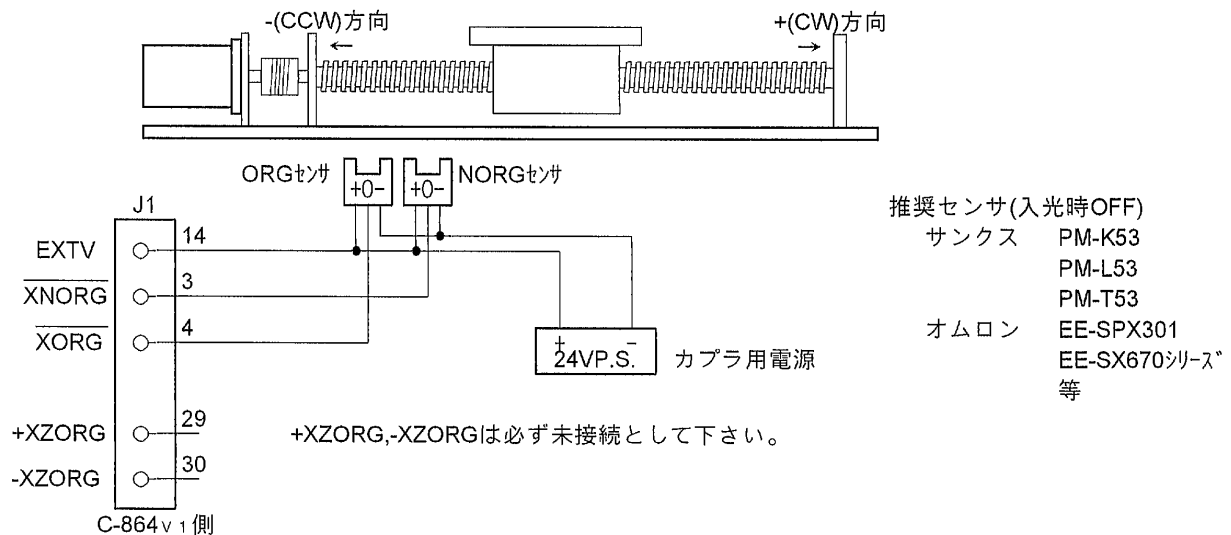
(2) STEPPING DRIVERのORG-4,ORG-5型式時(X軸)



(3) SERVO DRIVERのORG-4,ORG-5型式時(X軸)



(4) ORG-10型式時(X軸)



15. 基板エッジコネクタ及び基板形状

15-1. 基板エッジコネクタ信号表

(1) CN1

端子番号	信号名	方向	機能	端子番号	信号名	方向	機能
A1	—————			B1	GND		
A2	D7	I/O	データバス	B2	RESDRV	I	RESET
A3	D6	I/O	データバス	B3	+5V		
A4	D5	I/O	データバス	B4	—————		
A5	D4	I/O	データバス	B5	—————		
A6	D3	I/O	データバス	B6	—————		
A7	D2	I/O	データバス	B7	—————		
A8	D1	I/O	データバス	B8	—————		
A9	D0	I/O	データバス	B9	—————		
A10	—————			B10	GND		
A11	AEN	I	アドレスイネーブル	B11	—————		
A12	—————			B12	—————		
A13	—————			B13	IOWC	I	コメント
A14	—————			B14	IORC	I	コメント
A15	—————			B15	—————		
A16	SA15	I	アドレスバス	B16	—————		
A17	SA14	I	アドレスバス	B17	—————		
A18	SA13	I	アドレスバス	B18	—————		
A19	SA12	I	アドレスバス	B19	—————		
A20	SA11	I	アドレスバス	B20	—————		
A21	SA10	I	アドレスバス	B21	IRQ7	O	INT REQUEST
A22	SA9	I	アドレスバス	B22	IRQ6	O	INT REQUEST
A23	SA8	I	アドレスバス	B23	IRQ5	O	INT REQUEST
A24	SA7	I	アドレスバス	B24	IRQ4	O	INT REQUEST
A25	SA6	I	アドレスバス	B25	IRQ3	O	INT REQUEST
A26	SA5	I	アドレスバス	B26	—————		
A27	SA4	I	アドレスバス	B27	—————		
A28	SA3	I	アドレスバス	B28	—————		
A29	SA2	I	アドレスバス	B29	+5V		
A30	SA1	I	アドレスバス	B30	—————		
A31	SA0	I	アドレスバス	B31	GND		

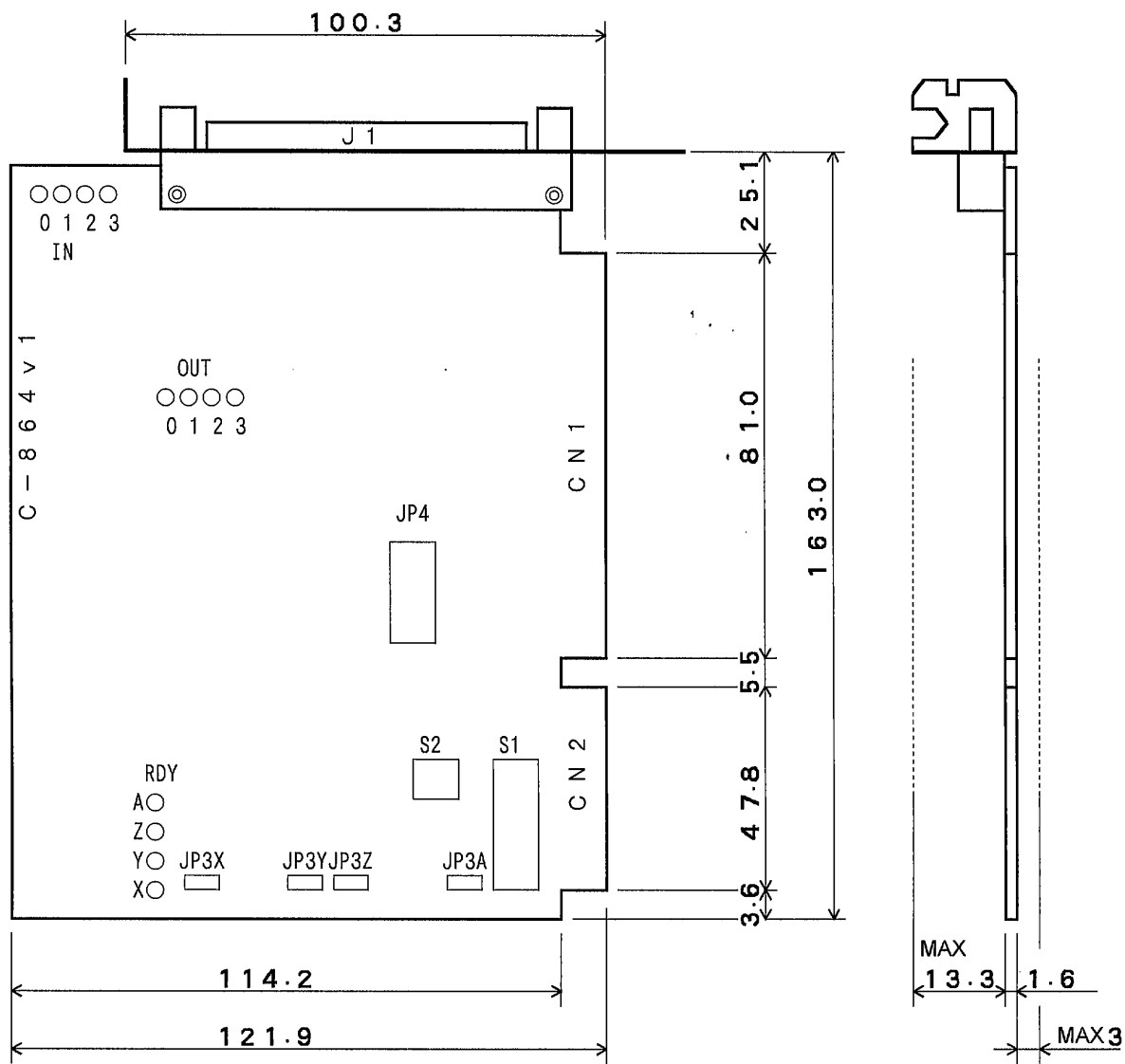
(2) CN2

端子番号	信号名	方向	機能	端子番号	信号名	方向	機能
A1	—————			B1	—————		
A2	—————			B2	—————		
A3	—————			B3	IRQ10	O	INT REQUEST
A4	—————			B4	IRQ11	O	INT REQUEST
A5	—————			B5	—————		
A6	—————			B6	—————		
A7	—————			B7	—————		
A8	—————			B8	—————		
A9	—————			B9	—————		
A10	—————			B10	—————		
A11	—————			B11	—————		
A12	—————			B12	—————		
A13	—————			B13	—————		
A14	—————			B14	—————		
A15	—————			B15	—————		
A16	—————			B16	+5V		
A17	—————			B17	—————		
A18	—————			B18	GND		

—————部は、本ボードでは使用していません。

15-2.基板形状と寸法

②



単位：mm

- | | |
|-------------------------|----------------------|
| S1,S2 | I/O ADDRESS設定スイッチ |
| JP4 | 割り込み設定ジャンパ |
| JP3X,JP3Y,JP3Z,JP3A ... | SPEED初期仕様設定ジャンパ |
| RDY(X~A) | 各軸が指令待ちの時点灯するLED |
| IN(0~3) | 各汎用入力がアクティブの時点灯するLED |
| OUT(0~3) | 各汎用出力がアクティブの時点灯するLED |

16. CONTROL PROGRAM例

本章ではC-864v₁をCONTROLする為のUSER PROGRAM例を示します。(ANSI規格C言語)
この例ではC-864v₁のI/O番地のベースADDRESSをB960_H(4-2.のディップスイッチの設定例)としています。

```

/*****
/*      DEFINITION      */
*****/
#define UC      unsigned char
#define UL      unsigned long

#define XMCCCOM 0xb960          /* X-AXIS MCC05 COMMAND PORT */
#define XMCCDT1 0xb962          /* X-AXIS MCC05 DATA1 PORT   */
#define XMCCDT2 0xb964          /* X-AXIS MCC05 DATA2 PORT   */
#define XMCCDT3 0xb966          /* X-AXIS MCC05 DATA3 PORT   */
#define XCNTCOM 0xb968          /* X-AXIS COUNTER COMMAND PORT */
#define XCNTDT1 0xb96a          /* X-AXIS COUNTER DATA1 PORT  */
#define XCNTDT2 0xb96c          /* X-AXIS COUNTER DATA2 PORT  */
#define XCNTDT3 0xb96e          /* X-AXIS COUNTER DATA3 PORT  */
#define XMCCST1 0xb960          /* X-AXIS MCC05 STATUS1 PORT   */
#define XMCCST2 0xb968          /* X-AXIS MCC05 STATUS2 PORT   */
#define XMCCST3 0xb96a          /* X-AXIS MCC05 STATUS3 PORT   */
#define XMCCST4 0xb96c          /* X-AXIS MCC05 STATUS4 PORT   */
#define XMCCST5 0xb96e          /* X-AXIS MCC05 STATUS5 PORT   */

#define YMCCCOM 0xb970          /* Y-AXIS MCC05 COMMAND PORT */
#define YMCCDT1 0xb972          /* Y-AXIS MCC05 DATA1 PORT   */
#define YMCCDT2 0xb974          /* Y-AXIS MCC05 DATA2 PORT   */
#define YMCCDT3 0xb976          /* Y-AXIS MCC05 DATA3 PORT   */
#define YCNTCOM 0xb978          /* Y-AXIS COUNTER COMMAND PORT */
#define YCNTDT1 0xb97a          /* Y-AXIS COUNTER DATA1 PORT  */
#define YCNTDT2 0xb97c          /* Y-AXIS COUNTER DATA2 PORT  */
#define YCNTDT3 0xb97e          /* Y-AXIS COUNTER DATA3 PORT  */
#define YMCCST1 0xb970          /* Y-AXIS MCC05 STATUS1 PORT   */
#define YMCCST2 0xb978          /* Y-AXIS MCC05 STATUS2 PORT   */
#define YMCCST3 0xb97a          /* Y-AXIS MCC05 STATUS3 PORT   */
#define YMCCST4 0xb97c          /* Y-AXIS MCC05 STATUS4 PORT   */
#define YMCCST5 0xb97e          /* Y-AXIS MCC05 STATUS5 PORT   */

#define ZMCCCOM 0xb961          /* Z-AXIS MCC05 COMMAND PORT */
#define ZMCCDT1 0xb963          /* Z-AXIS MCC05 DATA1 PORT   */
#define ZMCCDT2 0xb965          /* Z-AXIS MCC05 DATA2 PORT   */
#define ZMCCDT3 0xb967          /* Z-AXIS MCC05 DATA3 PORT   */
#define ZCNTCOM 0xb969          /* Z-AXIS COUNTER COMMAND PORT */
#define ZCNTDT1 0xb96b          /* Z-AXIS COUNTER DATA1 PORT  */
#define ZCNTDT2 0xb96d          /* Z-AXIS COUNTER DATA2 PORT  */
#define ZCNTDT3 0xb96f          /* Z-AXIS COUNTER DATA3 PORT  */
#define ZMCCST1 0xb961          /* Z-AXIS MCC05 STATUS1 PORT   */
#define ZMCCST2 0xb969          /* Z-AXIS MCC05 STATUS2 PORT   */
#define ZMCCST3 0xb96b          /* Z-AXIS MCC05 STATUS3 PORT   */
#define ZMCCST4 0xb96d          /* Z-AXIS MCC05 STATUS4 PORT   */
#define ZMCCST5 0xb96f          /* Z-AXIS MCC05 STATUS5 PORT   */

```

```

#define AMCCCOM 0xb971          /* A-AXIS MCC05 COMMAND PORT */
#define AMCCDT1 0xb973          /* A-AXIS MCC05 DATA1 PORT */
#define AMCCDT2 0xb975          /* A-AXIS MCC05 DATA2 PORT */
#define AMCCDT3 0xb977          /* A-AXIS MCC05 DATA3 PORT */
#define ACNTCOM 0xb979          /* A-AXIS COUNTER COMMAND PORT */
#define ACNTDT1 0xb97b          /* A-AXIS COUNTER DATA1 PORT */
#define ACNTDT2 0xb97d          /* A-AXIS COUNTER DATA2 PORT */
#define ACNTDT3 0xb97f          /* A-AXIS COUNTER DATA3 PORT */
#define AMCCST1 0xb971          /* A-AXIS MCC05 STATUS1 PORT */
#define AMCCST2 0xb979          /* A-AXIS MCC05 STATUS2 PORT */
#define AMCCST3 0xb97b          /* A-AXIS MCC05 STATUS3 PORT */
#define AMCCST4 0xb97d          /* A-AXIS MCC05 STATUS4 PORT */
#define AMCCST5 0xb97f          /* A-AXIS MCC05 STATUS5 PORT */

#define IOIN 0xb98e             /* GENERAL PURPOSE INPUT PORT */
#define IOOUT 0xb98e           /* GENERAL PURPOSE OUTPUT PORT */

void xmcc05inz(void);
void xjog(void);
void xscan(void);
void xabsindex(void);
void xorg(void);

```

頻繁に現れるMCC05v2のRDY確認をマクロ化し、PROGRAMの簡素化を計ります。

```

#define xmccrdy() while(inp(XMCCST1) & 0x01) /* X-AXIS MCC05 READY WAIT */
#define ymccrdy() while(inp(YMCCST1) & 0x01) /* Y-AXIS MCC05 READY WAIT */
#define zmccrdy() while(inp(ZMCCST1) & 0x01) /* Z-AXIS MCC05 READY WAIT */
#define amccrdy() while(inp(AMCCST1) & 0x01) /* A-AXIS MCC05 READY WAIT */

```

以下X軸についてのみ例を示しますが、Y、Z、A軸についても同様の手順です。
当PROGRAM例で使用するRAM AREAを下記のように定義します。

```

/*****/
/*      RAM AREA      */
/*****/
UC    urate;          /* UP RATE No.      */
UC    drate;          /* DOWN RATE No.    */
UL    lspd;           /* LOW SPEED DATA  */
UL    hspd;           /* HIGH SPEED DATA */
UL    cspd;           /* CONSTANT SPEED DATA */
long  absdt;          /* OBJECT ADDRESS DATA FOR INDEX DRIVE */
UC    orgno;          /* ORG TYPE No.     */
UC    offset;         /* OFFSET PULSE DATA */
UC    ldelay;         /* LIMIT DELAY TIME */
UC    sdelay;         /* SCAN DELAY TIME  */
UC    jdelay;         /* JOG DELAY TIME   */

```

尚、本章に示すPROGRAMはあくまでも参考例であり、必ずしもこれに従う必要はありません。

16-1. INITIALIZE PROGRAM例

RESET時に必要に応じて実行して下さい。
この例は以下の仕様に基づいています。

(1) DRIVE仕様

DRIVE TYPE=L,LIMIT STOP TYPE=即時停止,MOTOR TYPE=STEPPING,
RDYINT TYPE=いかなる場合にも出力せず を指定します。

(2) PULSE COUNTER,COMPARATOR仕様

PULSE COUNTERはMCC05v2 DRIVE PULSEで動作させるものとし、COMPARE REGISTER1の一致出力をCNTINTに出力する仕様とします。COMPARE REGISTER1の検出値は、10000(2710_H)番地とし、COMP STOP TYPEは、減速停止とします。

(3) ADDRESS仕様

MOTORの現在ADDRESSを1000(3E8_H)番地として定義し、PULSE COUNTERにも1000(3E8_H)をPRESET
します。

```
/*-----*/
/*   X-AXIS MCC05 INITIALIZE   */
/*-----*/
void  xmcc05inz( void )
{
    /** SPEC INITIALIZE1 COMMAND **/
    xmccrdy();                /* X-AXIS MCC05 RDY WAIT */
    outp(XMCCDT1 ,0x28);     /* DRIVE SPEC DATA OUT */
    outp(XMCCCOM ,0x01);     /* SPEC INITIALIZE1 COMMAND OUT */

    /** PULSE COUNTER INITIALIZE COMMAND **/
    xmccrdy();                /* X-AXIS MCC05 RDY WAIT */
    outp(XMCCDT1 ,0x01);     /* COUNTER SPEC DATA1 OUT */
    outp(XMCCDT2 ,0x20);     /* COUNTER SPEC DATA2 OUT */
    outp(XMCCDT3 ,0x00);     /* COUNTER SPEC DATA3 OUT */
    outp(XMCCCOM ,0x02);     /* PULSE COUNTER INITIALIZE COMMAND OUT */

    /** ADDRESS INITIALIZE COMMAND **/
    xmccrdy();                /* X-AXIS MCC05 RDY WAIT */
    outp(XMCCDT1 ,0x00);     /* ADDRESS MSB OUT */
    outp(XMCCDT2 ,0x03);
    outp(XMCCDT3 ,0xe8);     /* ADDRESS LSB OUT */
    outp(XMCCCOM ,0x03);     /* ADDRESS INITIALIZE COMMAND OUT */

    /** COUNTER PRESET COMMAND **/
    outp(XCNTDT1 ,0x00);     /* COUNTER MSB OUT */
    outp(XCNTDT2 ,0x03);
    outp(XCNTDT3 ,0xe8);     /* COUNTER LSB OUT */
    outp(XCNTCOM ,0x00);     /* COUNTER PRESET COMMAND OUT */

    /** COUNTER REGISTER1 SET COMMAND **/
    outp(XCNTDT1 ,0x00);     /* COMPARE REGISTER1 MSB OUT */
    outp(XCNTDT2 ,0x27);
    outp(XCNTDT3 ,0x10);     /* COMPARE REGISTER1 LSB OUT */
    outp(XCNTCOM ,0x01);     /* COUNTER REGISTER1 SET COMMAND OUT */
}
```

(注)前述の設定内容は全てRESET時、特定の仕様にINITIALIZEされています。従って初期仕様に対して変更が必要な場合のみ上述の処理を行って下さい。初期仕様についての詳細は10章を参照下さい。

16-2. JOG DRIVE PROGRAM例

JOG DRIVEに必要なDATAはありません。従ってJOG COMMANDで直接起動する事が出来ます。

```
/*-----*/
/*   X-AXIS +JOG DRIVE           */
/*-----*/
void  xjog( void )
{
    xmccrdy();                /* X-AXIS MCC05 RDY WAIT */
    outp(XMCCCOM ,0x10);     /* +JOG COMMAND OUT */
}

```

16-3. SCAN DRIVE PROGRAM例

SCAN DRIVEにはURATE,DRATE,LSPD,HSPDの各DATAが必要となる為、これらのDATAをDRIVE開始前に予め設定しておく必要があります。尚、これらのRATE,SPEED DATAは一度設定が行われていれば変更が必要な場合を除き再設定は不要です。

```
/*-----*/
/*   X-AXIS SCAN DRIVE           */
/*-----*/
void  xscan( void )
{
    /** RATE SET COMMAND **/
    xmccrdy();                /* X-AXIS MCC05 RDY WAIT */
    outp(XMCCDT2 ,urate);    /* UP RATE No. OUT */
    outp(XMCCDT3 ,drate);    /* DOWN RATE No. OUT */
    outp(XMCCCOM ,0x06);     /* RATE SET COMMAND OUT */

    /** LSPD SET COMMAND **/
    xmccrdy();                /* X-AXIS MCC05 RDY WAIT */
    outp(XMCCDT1 ,*((UC *)&lspd + 2)); /* LOW SPEED DATA MSB SET */
    outp(XMCCDT2 ,*((UC *)&lspd + 1));
    outp(XMCCDT3 ,*((UC *)&lspd ));   /* LOW SPEED DATA LSB SET */
    outp(XMCCCOM ,0x07);     /* LSPD SET COMMAND OUT */

    /** HSPD SET COMMAND **/
    xmccrdy();                /* X-AXIS MCC05 RDY WAIT */
    outp(XMCCDT1 ,*((UC *)&hspd + 2)); /* HIGH SPEED DATA MSB SET */
    outp(XMCCDT2 ,*((UC *)&hspd + 1));
    outp(XMCCDT3 ,*((UC *)&hspd ));   /* HIGH SPEED DATA LSB SET */
    outp(XMCCCOM ,0x08);     /* HSPD SET COMMAND OUT */

    /** SCAN DRIVE COMMAND **/
    xmccrdy();                /* X-AXIS MCC05 RDY WAIT */
    outp(XMCCCOM ,0x12);     /* +SCAN DRIVE COMMAND OUT */
}

```

(注)RAM AREA urate,drateにはRATE DATA TABLEのNo.が、又lspd,hspdにはHz単位でSPEED DATAが格納されているものとします。

16-4. 絶対指定のINDEX DRIVE PROGRAM例

絶対指定のINDEX DRIVEにはURATE,DRATE,LSPD,HSPDの各DATAが必要となる為、これらのDATAをDRIVE開始前に予め設定しておく必要があります。尚、これらのRATE,SPEED DATAは一度設定が行われていれば変更が必要な場合を除き再設定は不要です。

又、DRIVEの目的ADDRESSはINDEX DRIVE起動時に設定を行います。このDATAはDRIVEごとに必ず設定する必要があります。

```
/*-----*/
/*      X-AXIS ABSOLUTE INDEX DRIVE      */
/*-----*/
void  absindex( void )
{
    /** RATE SET COMMAND **/
    xmccrdy();
    outp(XMCCDT2 ,urate);
    outp(XMCCDT3 ,drate);
    outp(XMCCCOM ,0x06);

    /** LSPD SET COMMAND **/
    xmccrdy();
    outp(XMCCDT1 ,*((UC *)&lspd + 2));
    outp(XMCCDT2 ,*((UC *)&lspd + 1));
    outp(XMCCDT3 ,*((UC *)&lspd ));
    outp(XMCCCOM ,0x07);

    /** HSPD SET COMMAND **/
    xmccrdy();
    outp(XMCCDT1 ,*((UC *)&hspd + 2));
    outp(XMCCDT2 ,*((UC *)&hspd + 1));
    outp(XMCCDT3 ,*((UC *)&hspd ));
    outp(XMCCCOM ,0x08);

    /** ABSOLUTE INDEX DRIVE COMMAND **/
    xmccrdy();
    outp(XMCCDT1 ,*((UC *)&absdt + 2));
    outp(XMCCDT2 ,*((UC *)&absdt + 1));
    outp(XMCCDT3 ,*((UC *)&absdt ));
    outp(XMCCCOM ,0x15);
}

/* X-AXIS MCC05 RDY WAIT */
/* UP RATE No. OUT */
/* DOWN RATE No. OUT */
/* RATE SET COMMAND OUT */

/* X-AXIS MCC05 RDY WAIT */
/* LOW SPEED DATA MSB SET */
/* LOW SPEED DATA LSB SET */
/* LSPD SET COMMAND OUT */

/* X-AXIS MCC05 RDY WAIT */
/* HIGH SPEED DATA MSB SET */
/* HIGH SPEED DATA LSB SET */
/* HSPD SET COMMAND OUT */

/* X-AXIS MCC05 RDY WAIT */
/* ABS INDEX DATA MSB SET */
/* ABS INDEX DATA LSB SET */
/* ABS INDEX DRIVE COMMAND OUT */
```

(注) RAM AREA urate,drateにはRATE DATA TABLEのNo.が、lspd,hspdにはHz単位でSPEED DATAが格納されているものとします。又、absdtには目的ADDRESSが格納されているものとします。

16-5.ORIGIN DRIVE PROGRAM例

ORIGIN DRIVEにはURATE,DRATE,LSPD,HSPD,CSPD,OFFSET PULSE,LDELAY,SDELAY,JDELAYの各DATAが必要となる為、これらのDATAをDRIVE開始前に予め設定しておく必要があります。

尚、これらのDATAは一度設定が行われていれば変更が必要な場合を除き再設定は不要です。

又、ORIGIN DRIVE時の機械原点検出型式はDRIVE起動時に設定を行います。このDATAはDRIVEごとに必ず設定する必要があります。

```

/*-----*/
/*      X-AXIS ORIGIN DRIVE      */
/*-----*/
void  xorg( void )
{
    /** RATE SET COMMAND **/
    xmccrdy();                /* X-AXIS MCC05 RDY WAIT */
    outp(XMCCDT2 ,urate);    /* UP RATE No. OUT */
    outp(XMCCDT3 ,drate);    /* DOWN RATE No. OUT */
    outp(XMCCCOM ,0x06);     /* RATE SET COMMAND OUT */

    /** LSPD SET COMMAND **/
    xmccrdy();                /* X-AXIS MCC05 RDY WAIT */
    outp(XMCCDT1 ,*((UC *)&lspd + 2)); /* LOW SPEED DATA MSB SET */
    outp(XMCCDT2 ,*((UC *)&lspd + 1));
    outp(XMCCDT3 ,*((UC *)&lspd )); /* LOW SPEED DATA LSB SET */
    outp(XMCCCOM ,0x07);     /* LSPD SET COMMAND OUT */

    /** HSPD SET COMMAND **/
    xmccrdy();                /* X-AXIS MCC05 RDY WAIT */
    outp(XMCCDT1 ,*((UC *)&hspd + 2)); /* HIGH SPEED DATA MSB SET */
    outp(XMCCDT2 ,*((UC *)&hspd + 1));
    outp(XMCCDT3 ,*((UC *)&hspd )); /* HIGH SPEED DATA LSB SET */
    outp(XMCCCOM ,0x08);     /* HSPD SET COMMAND OUT */

    /** CSPD SET COMMAND **/
    xmccrdy();                /* X-AXIS MCC05 RDY WAIT */
    outp(XMCCDT1 ,*((UC *)&cspd + 2)); /* CONSTANT SPEED DATA MSB SET */
    outp(XMCCDT2 ,*((UC *)&cspd + 1));
    outp(XMCCDT3 ,*((UC *)&cspd )); /* CONSTANT SPEED DATA LSB SET */
    outp(XMCCCOM ,0x1a);     /* CSPD SET COMMAND OUT */

    /** OFFSET PULSE SET COMMAND **/
    xmccrdy();                /* X-AXIS MCC05 RDY WAIT */
    outp(XMCCDT3 ,offset);    /* OFFSET PULSE DATA OUT */
    outp(XMCCCOM ,0x1b);     /* OFFSET PULSE SET COMMAND OUT */

    /** ORG DELAY SET COMMAND **/
    xmccrdy();                /* X-AXIS MCC05 RDY WAIT */
    outp(XMCCDT1 ,ldelay);    /* LIMIT DELAY TIME OUT */
    outp(XMCCDT2 ,sdelay);    /* SCAN DELAY TIME OUT */
    outp(XMCCDT3 ,jdelay);    /* JOG DELAY TIME OUT */
    outp(XMCCCOM ,0x1c);     /* ORG DELAY SET COMMAND OUT */

    /** ORIGIN DRIVE COMMAND **/
    xmccrdy();                /* X-AXIS MCC05 RDY WAIT */
    outp(XMCCDT1 ,orgno);     /* ORIGIN TYPE No. OUT */
    outp(XMCCCOM ,0x1e);     /* ORIGIN DRIVE COMMAND OUT */
}

```

(注) RAM AREA urate,drateにはRATE DATA TABLEのNo.が、lspd,hspd,cspdにはHz単位でSPEED DATAが、offsetにはOFFSET PULSE数が、更にldelay,sdelay,jdelayには各々のDELAY TIME DATAが格納されているものとします。又、orgnoには機械原点検出型式が格納されているものとします。

16-6.PULSE COUNTER DATA READ PROGRAM例

ここでは読み出したPULSE COUNTERのCOUNT値をRETURN値とする関数例を示します。

```
/*-----*/
/*   COUNTER READ   */
/*-----*/
long  xcntred( void )
{
    long  a;

    outp(XMCCCOM ,0xfc);          /* PULSE COUNTER PORT SELECT COMMAND OUT */

    *( (UC *)&a + 2 ) = inp(XMCCDT1);    /* COUNTER MSB IN */
    *( (UC *)&a + 1 ) = inp(XMCCDT2);
    *( (UC *)&a ) = inp(XMCCDT3);       /* COUNTER LSB IN */
    if( *( (UC *)&a + 2 ) & 0x80 ) != 0 ) /* SIGN BIT ON ? */
    {
        *( (UC *)&a + 3 ) = 0xff;
    } else {
        *( (UC *)&a + 3 ) = 0x00;
    }
    return( a );
}
```

(注)PULSE COUNTER PORT SELECTは、他のCOUNTER PORT又は、SPEED PORTが選択されている場合のみ必要です。

PULSE COUNTER PORTが選択されている場合は、必要ありません。

17. トラブルシューティング

ここでは、C-864v1を使用する上で考えられるトラブル及びその時のチェックポイントを示します。

	現象	チェックポイント
1	*STATUS内BUSY BITがいつまでも0とならない。又は、COMMANDを書き込んでもSTATUS内BUSY BITが1とならない。	* $\overline{\text{RESET}}$ 信号にLOW LEVELが入力されていませんか？ *I/O ADDRESS設定が合っていますか？ *他のポートとADDRESSが重複していませんか？
2	*アクセスは正常に行われているようだがPULSE出力のCOMMANDを書き込んでもPULSE出力が行われない。この時STATUS内DRIVE BIT,BUSY BITが共に0である。	*出力PULSEが0のINDEX DRIVEではありませんか？ (指定した絶対ADDRESSが現在位置の場合など) *STATUS内のERROR,LSEND,FSENDの各BITを調べて下さい 万一1となっていたら4-8.項を参照下さい。
3	*アクセスは正常に行われているようだがPULSE出力のCOMMANDを書き込んでもPULSE出力が行われない。この時STATUS内DRIVE BIT,BUSY BITが共に1である。	*SERVO指定で、 $\overline{\text{DEND}}$ 信号がNOT ACTIVE固定となっていませんか？
4	*PULSE出力は開始したが、いつまでもPULSE出力が終了しない。	*SCAN,ORIGIN,SENSOR INDEX DRIVEではありませんか？ *INDEX,SENSOR INDEX DRIVEの場合 INCREMENTAL指定の時 … 設定されたPULSE数が多い。 ABSOLUTE指定の時 …… 設定されたADDRESSが遠い と思われます。この場合は、いずれ停止します。
5	*PULSE出力は終了したが、いつまでもSTATUS内BUSY BITが0とならない。	*SERVO MOTORが設定されており、 $\overline{\text{DEND}}$ 信号がNOT ACTIVEとなっていないませんか？ ACTIVEとする(なる)事によりSTATUS内BUSY BITは0となります。
6	*機械原点検出(ORG DRIVE)が正常に出来ない。 又は、いつまでたっても終了しない。	*センサの論理(入光時ON、あるいは入光時OFF)は合っていますか？ *センサの接続(特にGNDライン)は合っていますか？ ORG-1,ORG-3 型式の場合、遮光板が長すぎてCCWLMエリア内にエッジaを作っていませんか？ *ORG-2,3,4,5の場合、メカ振動が影響しますので注意が必要です。振動がある場合は、ORG-0,1のいずれかを使用するか、ORIGIN DELAY SET COMMANDにより、LD,SD,JDを長く取るか、又はMARGIN TIME(取扱説明書〔応用機能編〕参照)を長く取るようにして下さい。 *SERVO MOTORを設定している場合、各工程毎にDEND信号を確認します。この為DENDが戻らない場合途中の工程で止まってしまいます。 *ORGセンサ内でORG DRIVEを完了させる為にORG-3又はORG-5を選択した場合ORG DRIVE完了時、センサエッジaより1PULSE分しかセンサエリア内に入り込んでいない為、わずかなメカの振動などでセンサがOFFとなってしまう事があります。 この場合、ORG DRIVE完了後+(CW)方向へ数PULSE INDEX DRIVEを行いセンサエリアへ確実に入るようにして下さい。

	現 象	チェックポイント
7	*PULSE COUNTERのカウンタ値を常時読み出していると、時々カウンタ値が狂っている様である。	*カウンタ値を上位バイト($2^{23} \sim 2^{16}$)～下位バイト($2^7 \sim 2^0$)順に読んでいますか？ PULSE COUNTERは上位バイトから読み出さないとカウンタ値が狂う事があります。(偏差COUNTERも同様) *コンパイラによっては、最適化の為ソースリスト順にコンパイルされない場合があります。この場合は、最適化を禁止してコンパイルして下さい。 C言語の場合は、16章を参照下さい。
8	*SPEED DATAの読み出しを行っているが時々DATAが狂っている様である。	*SPEED DATAを上位バイト($2^{23} \sim 2^{16}$)～下位バイト($2^7 \sim 2^0$)順に読んでいますか？ SPEED DATAは上位バイトから読み出さないとDATAが狂う事があります。No.7のチェックポイント参照 *DATA長が3バイトを越える様な極低速を読み出そうとしていませんか？ SPEED DATAは、約9.5Hz以下の極低速を読み出す事が出来ません。
9	*CNTINT信号が設定した値と異なるカウンタ値で発生している様である。	*DATA未設定のPLS COMPARE REGISTERが存在し、更にPULSE COUNTERのカウンタ値がオーバーフローしていませんか？ PLS COMPARE REGISTERは、RESET時オーバーフロー値と同じ800000 _H にINITIALIZEされる為、DATA未設定のPLS COMPARE REGISTERがあるとオーバーフロー値でCNTINT信号を発生します。 未使用のCOMPARE REGISTERのCOMP INTは、PULSE COUNTER INITIALIZE COMMANDで禁止して下さい。
10	*出力PULSE SPEEDが設定値と異なっている様である。	*高速域のSPEEDを指定した場合、設定値と実際の値が異なる場合があります。 詳しくは、5-16.項を参照下さい。
11	*加/減速時定数がURATE,DRATE設定値違っている様である。	*選択したDRIVE TYPEと指定したDATAの内容が異なっていませんか？ SPEC INITIALIZE1で選択したDRIVE TYPEにより、RATE設定時のDATAの内容が異なりますので注意が必要です。
12	*PULSE COUNTERで、外部クロックをCOUNTしようとしたが、正常にCOUNT出来ない。	*外部入力クロックのCOUNT方法の選択を正しく行いましたか？ PULSE COUNTER INITIALIZE COMMANDでPULSE COUNTERの動作クロックを外部クロックに指定した場合、同COMMANDで、クロックのCOUNT方法も指定する必要があります。詳しくは、6-5.項を参照下さい。
13	*偏差COUNTERで、MCC05 _{v2} のPULSEと外部クロックとの偏差をCOUNTしようとしたが、正常にCOUNT出来ない。	*外部入力クロックのCOUNT方法の選択を正しく行いましたか？ DFL COUNTER INITIALIZE COMMANDで偏差COUNTERのクロックのCOUNT方法を正しく指定する必要があります。詳しくは、6-12.項を参照下さい。 *MCC05 _{v2} の出力PULSEと外部入力クロックの比は1:1になっていますか？異なっている場合は、応用機能の偏差COUNTER入力CLOCK分周機能を使用して1:1になる様にして下さい。
14	*DFLINTで位置決め完了をみているが、偏差過大の時にも出ている。	*COMPARE REGISTER1,2が両方ENABLEになっていませんか？ DFLINTは、COMPARE REGISTER1,2のORになっている為、両方ENABLEとするとDFLINTによって位置決め完了か偏差過大かを判別する事は不確実になります。尚、STATUS3にて判別する事は可能です。

18. DATA表

®2

18-1.L-TYPE RATE DATA TABLE

No.	ms/1000Hz
0	1000
1	800
2	600
3	500
4	400
5	300
6	200
7	150
8	125
9	100
10	75
11	50
12	30
13	20
14	15
15	10
16	7.5
17	5.0
18	4.0
19	2.0
20	1.5
21	1.0

18-2.M-TYPE RATE DATA TABLE

No.	ms/1000Hz
0	50
1	20
2	15
3	10
4	7.5
5	5.0
6	3.0
7	1.5
8	1.0
9	0.5
10	0.3
11	0.2
12	0.1
13	0.075
14	0.05

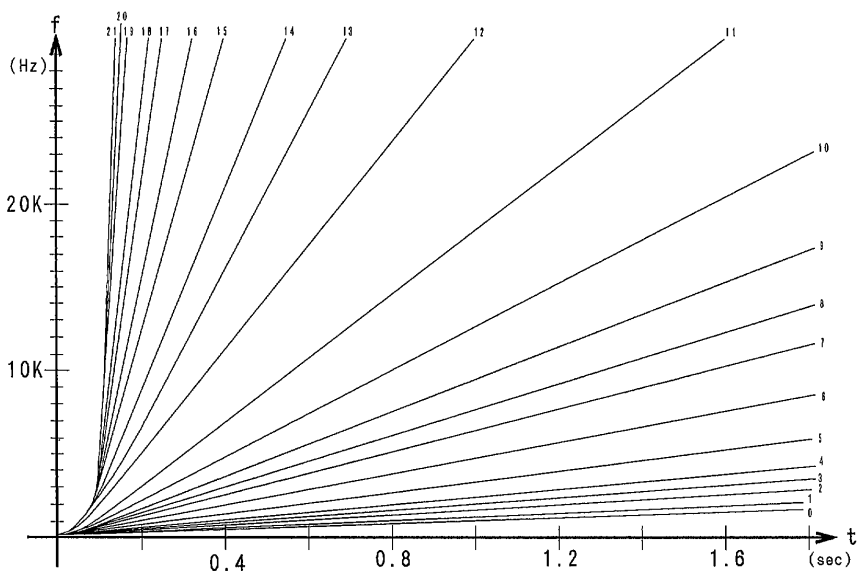
18-3.H-TYPE RATE DATA TABLE

No.	ms/1000Hz
0	5.0
1	2.0
2	1.5
3	1.0
4	0.75
5	0.50
6	0.30
7	0.15
8	0.10
9	0.05
10	0.03
11	0.02
12	0.01
13	0.0075
14	0.005

(注) ms/1000Hzは、1000Hz加速又は減速するのに要する平均時間です。

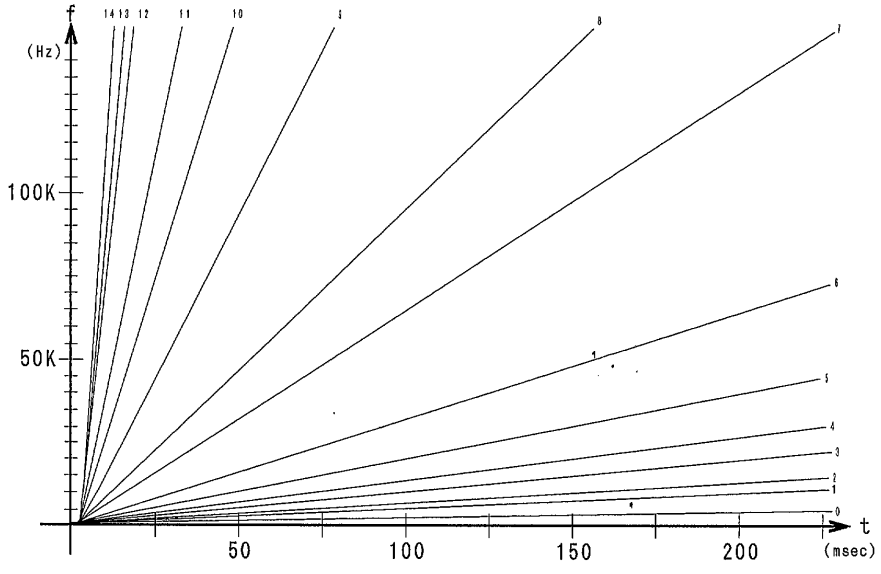
18-4.RATE CURVE GRAPH

(1) L-TYPE

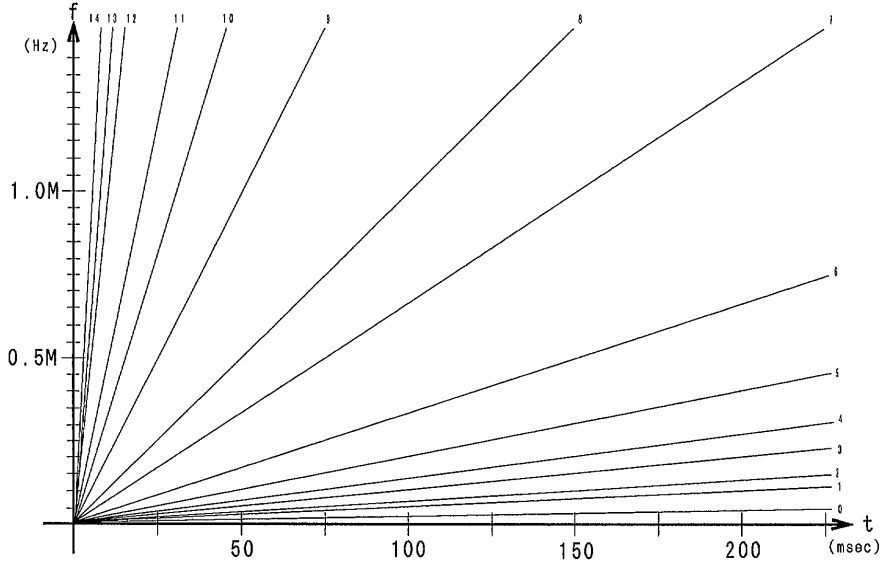


(2) M-TYPE

®2



(3) H-TYPE



19. 安全設計上の注意事項

本製品を使用されたUSER装置の安全対策上の設計としては、USER装置の危険性と次に示す対策信頼度を考慮し適切な安全対策を行って下さい。

本製品及びこれを使用した制御装置の何等かの異常により、PULSE出力が停止しない場合があります。(暴走) この様な場合、PULSE出力を停止させる方法とその信頼度は以下の通りです。

1	駆動系電源遮断	最も安全確実な手段です。
2	$\overline{\text{RESET}}$ 入力	C-864v ₁ に対してのみ入力すれば、システムを保存することが出来ます。 C-864v ₁ は初期化されます。 接続回路異常の時、停止しない可能性も皆無ではありません。
3	FSSTOP入力	MCC05v ₂ の内部DATAを保存することが出来ます。 接続回路異常の時、停止しない可能性も皆無ではありません。
4	LIMIT入力	この入力信号によってもPULSE停止可能ですが、その信頼度は上記2つの方法より低下します。

C-864v₁及びMCC05v₂内部の回路構成上から考えられる各入力信号の信頼性は、次の順になります。

$\overline{\text{RESET}}$ >FSSTOP>LIMIT

人的事故が考えられる装置については、必ず1.の駆動系電源遮断の手段を取って下さい。

3,4.の方法は、USER装置の保護対策として検討下さい。この場合も予想される被害度に応じて2.又は1.の考慮も必要です。

20. C-864 v1全COMMAND一覧表

®2

20-1.DRIVE COMMANDのCOMMAND表

*はPULSE出力を伴うCOMMANDです。又■で示す参照ページは、取扱説明書〔応用機能編〕です。

D ⁷ D ⁶ D ⁵ D ⁴ D ³ D ² D ¹ D ⁰	HEX CODE	COMMAND NAME	参照 ページ	備考
0 0 0 0 0 0 0 0	0 0	NO OPERATION	2 6	
0 0 0 0 0 0 0 1	0 1	SPEC INITIALIZE1	2 7	
0 0 0 0 0 0 1 0	0 2	PULSE COUNTER INITIALIZE	2 8	
0 0 0 0 0 0 1 1	0 3	ADDRESS INITIALIZE	3 1	
0 0 0 0 0 1 0 0	0 4	ADDRESS READ	3 1	
0 0 0 0 0 1 0 1	0 5	SERVO RESET	3 2	
0 0 0 0 0 1 1 0	0 6	RATE SET	3 2, 1 9	
0 0 0 0 0 1 1 1	0 7	LSPD SET	3 2, 2 0	
0 0 0 0 1 0 0 0	0 8	HSPD SET	3 3, 2 0	
0 0 0 0 1 0 0 1	0 9	DFL COUNTER INITIALIZE	3 4, 3 4	
0 0 0 0 1 0 1 0	0 A	SET DATA READ	3 6	
0 0 0 0 1 0 1 1	0 B	CW SOFT LIMIT SET	■3 6	
0 0 0 0 1 1 0 0	0 C	CCW SOFT LIMIT SET	■3 6	
0 0 0 0 1 1 0 1	0 D	設定禁止	-----	
0 0 0 0 1 1 1 0	0 E	DFL DIVISION DATA SET	■3 7	
0 0 0 0 1 1 1 1	0 F	SENSOR INDEX3 DATA SET	■3 7	
* 0 0 0 1 0 0 0 0	1 0	+JOG	3 7	
* 0 0 0 1 0 0 0 1	1 1	-JOG	3 7	
* 0 0 0 1 0 0 1 0	1 2	+SCAN	3 7	
* 0 0 0 1 0 0 1 1	1 3	-SCAN	3 7	
* 0 0 0 1 0 1 0 0	1 4	INCREMENTAL INDEX	3 7	
* 0 0 0 1 0 1 0 1	1 5	ABSOLUTE INDEX	3 8	
	1 6~1 7	設定禁止	-----	
0 0 0 1 1 0 0 0	1 8	END PULSE SET	■3 8	
0 0 0 1 1 0 0 1	1 9	ESPD SET	■3 8	
0 0 0 1 1 0 1 0	1 A	CSPD SET	3 8, 2 0	
0 0 0 1 1 0 1 1	1 B	OFFSET PULSE SET	3 9	
0 0 0 1 1 1 0 0	1 C	ORIGIN DELAY SET	3 9	
0 0 0 1 1 1 0 1	1 D	ORIGIN FLAG RESET	3 9	
* 0 0 0 1 1 1 1 0	1 E	ORIGIN	4 0	
0 0 0 1 1 1 1 1	1 F	設定禁止	-----	
0 0 1 0 0 0 0 0	2 0	SPEC INITIALIZE3	■3 9	
0 0 1 0 0 0 0 1	2 1	設定禁止	-----	
0 0 1 0 0 0 1 0	2 2	RESOLUTION SET	■4 0	
0 0 1 0 0 0 1 1	2 3	PART HSPD BUFFER SET	■4 0	
0 0 1 0 0 1 0 0	2 4	PART HSPD SET	■4 1	
0 0 1 0 0 1 0 1	2 5	INCREMENTAL DATA SET	■4 1	
0 0 1 0 0 1 1 0	2 6	ABSOLUTE DATA SET	■4 2	
0 0 1 0 0 1 1 1	2 7	PART PULSE SET	■4 2	
0 0 1 0 1 0 0 0	2 8	SERIAL INDEX CHECK	■4 3	
0 0 1 0 1 0 0 1	2 9	PART RATE SET	■4 4	
0 0 1 0 1 0 1 0	2 A	SPECIAL SERIAL INDEX CHECK	■4 4	
0 0 1 0 1 0 1 1	2 B	MARGIN TIME SET	■4 5	
0 0 1 0 1 1 0 0	2 C	PEAK PULSE SET	■4 5	
0 0 1 0 1 1 0 1	2 D	SEND PULSE SET	■4 6	
0 0 1 0 1 1 1 0	2 E	SESPD SET	■4 6	
0 0 1 0 1 1 1 1	2 F	SPEC INITIALIZE4	■4 7	
* 0 0 1 1 0 0 0 0	3 0	+SPECIAL SCAN1	■4 8	
* 0 0 1 1 0 0 0 1	3 1	-SPECIAL SCAN1	■4 8	
* 0 0 1 1 0 0 1 0	3 2	+SPECIAL SCAN2	■4 8	
* 0 0 1 1 0 0 1 1	3 3	-SPECIAL SCAN2	■4 8	
* 0 0 1 1 0 1 0 0	3 4	SPECIAL INCREMENTAL INDEX1	■4 9	
* 0 0 1 1 0 1 0 1	3 5	SPECIAL ABSOLUTE INDEX1	■4 9	

D ⁷ D ⁶ D ⁵ D ⁴ D ³ D ² D ¹ D ⁰	HEX CODE	COMMAND NAME	参照 ページ	備考
* 0 0 1 1 0 1 1 0	3 6	SPECIAL INCREMENTAL INDEX2	5 0	
* 0 0 1 1 0 1 1 1	3 7	SPECIAL ABSOLUTE INDEX2	5 0	
* 0 0 1 1 1 0 0 0	3 8	+SERIAL INDEX	5 1	
* 0 0 1 1 1 0 0 1	3 9	-SERIAL INDEX	5 1	
* 0 0 1 1 1 0 1 0	3 A	+SPECIAL SERIAL INDEX	5 1	
* 0 0 1 1 1 0 1 1	3 B	-SPECIAL SERIAL INDEX	5 1	
* 0 0 1 1 1 1 0 0	3 C	SENSOR INDEX1	5 1	
* 0 0 1 1 1 1 0 1	3 D	SENSOR INDEX2	5 2	
* 0 0 1 1 1 1 1 0	3 E	SENSOR INDEX3	5 2	
	3 F	設定禁止	-----	
* 0 1 0 0 0 0 0 0	4 0	+SENSOR SCAN1	5 3	
* 0 1 0 0 0 0 0 1	4 1	-SENSOR SCAN1	5 3	
	4 2~4 F	設定禁止	-----	
0 1 0 1 0 0 0 0	5 0	DEND TIME SET	5 3	
0 1 0 1 0 0 0 1	5 1	EXTEND ORIGIN SPEC SET	5 4	
0 1 0 1 0 0 1 0	5 2	CONSTANT SCAN MAX PULSE SET	5 4	
0 1 0 1 0 0 1 1	5 3	CHANGE POINT SET	5 5	
0 1 0 1 0 1 0 0	5 4	CHANGE DATA SET	5 5	
0 1 0 1 0 1 0 1	5 5	AUTO CHANGE SET	5 6	
	5 6~5 E	設定禁止	-----	
0 1 0 1 1 1 1 1	5 F	SPEC INITIALIZE5	5 7	
0 1 1 0 0 0 0 0	6 0	SRATE SET	4 0, 1 9	
0 1 1 0 0 0 0 1	6 1	SLSPD SET	4 1, 2 0	
0 1 1 0 0 0 1 0	6 2	SHSPD SET	4 1, 2 0	
0 1 1 0 0 0 1 1	6 3	SSRATE ADJUST	4 2, 1 9	
0 1 1 0 0 1 0 0	6 4	SERATE ADJUST	4 2, 1 9	
0 1 1 0 0 1 0 1	6 5	SCSPD1 ADJUST	4 3, 2 0	
0 1 1 0 0 1 1 0	6 6	SCSPD2 ADJUST	4 3, 2 0	
	6 7~6 E	設定禁止	-----	
0 1 1 0 1 1 1 1	6 F	SRATE DOWN POINT SET	5 8	
* 0 1 1 1 0 0 0 0	7 0	+ S-RATE SCAN	4 4	
* 0 1 1 1 0 0 0 1	7 1	- S-RATE SCAN	4 4	
* 0 1 1 1 0 0 1 0	7 2	S-RATE INCREMENTAL INDEX	4 4	
* 0 1 1 1 0 0 1 1	7 3	S-RATE ABSOLUTE INDEX	4 4	
	7 4~C F	設定禁止	-----	
1 1 0 1 0 0 0 0	D 0	DRIVE CALCULATE	5 8	
1 1 0 1 0 0 0 1	D 1	SRATE DRIVE CALCULATE	5 9	
	D 2~E 1	設定禁止	-----	
1 1 1 0 0 0 1 0	E 2	ERROR STATUS READ	4 5	

20-2.特殊COMMANDのCOMMAND表

特殊COMMANDは常時実行する事が可能です。

但し、通常のCOMMAND実行直後(4μs以内)には実行しないで下さい。

D ⁷ D ⁶ D ⁵ D ⁴ D ³ D ² D ¹ D ⁰	HEX CODE	COMMAND NAME	参照 ページ	備考
1 1 1 1 0 0 1 1	F 3	SIGNAL OUT	6 0	
1 1 1 1 0 1 0 0	F 4	INDEX CHANGE	6 0	
1 1 1 1 0 1 0 1	F 5	RATE CHANGE	6 1	
1 1 1 1 0 1 1 0	F 6	DRST OUT	6 1	
1 1 1 1 0 1 1 1	F 7	SPEED CHANGE	4 5	
1 1 1 1 1 0 0 0	F 8	INT MASK	4 6	
1 1 1 1 1 0 0 1	F 9	ADDRESS COUNTER PORT SELECT	4 7	
1 1 1 1 1 0 1 0	F A	DFL COUNTER PORT SELECT	4 7	
1 1 1 1 1 1 0 0	F C	PULSE COUNTER PORT SELECT	4 7	
1 1 1 1 1 1 0 1	F D	SPEED PORT SELECT	4 7	
1 1 1 1 1 1 1 0	F E	SLOW STOP	4 7	
1 1 1 1 1 1 1 1	F F	FAST STOP	4 7	

お問い合わせ先

株式会社 **メック** 制御機器部 〒193-0834 東京都八王子市東浅川町516-10

技術相談 / TEL.(042)664-5382 FAX.(042)666-5664

八王子営業所 / TEL.(042)664-5382 FAX.(042)666-5664

東京営業所 / TEL.(042)300-3320 FAX.(042)300-3323

大阪営業所 / TEL.(06)6386-5135 FAX.(06)6386-5375