

## 1. 4ch アナログ入力 ECEA400-0

### 1.1. ユニット情報

名称	4ch アナログ入力	
型式	ECEA400-0	
メーカー	株式会社アルゴシステム	
接続方法	Ethernet	
コネクタ形状	RJ-45 ×2 (IN/OUT)	
電源	DC 24V	
注意事項	コマンドタイプ：LRWのみサポート 電圧モード：0-5V ±5V 0-10V ±10V 電流モード：0-20mA 4-20mA 電圧/電流モードおよび入力レンジの変更は、 ディップスイッチで変更	

※ 上記画像は評価時のイメージとなります。  
最新の商品とは異なる場合がございます。

### 1.2. 環境情報

EtherCAT® Master	KPA EtherCAT Master v1.4.6.7
EtherCAT® Studio	KPA Studio EtherCAT v1.9.22.0
INtime®	INtime® Runtime v3.13
NIC	Intel® PRO/100 S Desktop Adapter (PCI ボード)

### 1.3. PDI マップ情報

形式	名称	TYPE	Bit Size	PI Offset	備考
入力 (IN)	Input1.Data	UINT	16	0x00	1ch 目 Analog 入力データ
	Input2.Data	UINT	16	0x10	2ch 目 Analog 入力データ
	Input3.Data	UINT	16	0x20	3ch 目 Analog 入力データ
	Input4.Data	UINT	16	0x30	4ch 目 Analog 入力データ
出力 (OUT)	Output1.Mode	UINT	16	0x00	1ch 目 Analog 入力設定
	Output1.Filter	UINT	16	0x10	
	Output1.MinMax Exclude	UINT	16	0x20	
	Output1.Sample Count	UINT	16	0x30	
	Output2.Mode	UINT	16	0x40	2ch 目 Analog 入力設定
	Output2.Filter	UINT	16	0x50	
	Output2.MinMax Exclude	UINT	16	0x60	
	Output2.Sample Count	UINT	16	0x70	
	Output3.Mode	UINT	16	0x80	3ch 目 Analog 入力設定
	Output3.Filter	UINT	16	0x90	
	Output3.MinMax Exclude	UINT	16	0xA0	
	Output3.Sample Count	UINT	16	0xB0	
	Output4.Mode	UINT	16	0xC0	4ch 目 Analog 入力設定
	Output4.Filter	UINT	16	0xD0	
	Output4.MinMax Exclude	UINT	16	0xE0	
	Output4.Sample Count	UINT	16	0xF0	

#### 1.4. 簡易使用手順

- ① KPA EtherCAT Studio から スレーブ(検出時の名称 : ALGOSYSTEM ECAT-CONAD) 1 台を検出する。
- ② コンフィグレーションファイル(.XML)を出力する。
- ③ RSI-ECAT サンプルプログラム PDIRW に 上記コンフィグレーションファイルをロードするように修正する。
- ④ スレーブの電圧/電流モードを選択、入力レンジを選択しディップスイッチを操作する。
- ⑤ 1ch 目入力を ON 後、コンソール画面から“i 0”(low)と“i 1”(high)の情報を取得し 16bit 値を確認する。
- ⑥ 2ch 目入力を ON 後、コンソール画面から“i 2”(low)と“i 3”(high)の情報を取得し 16bit 値を確認する。
- ⑦ 3ch 目入力を ON 後、コンソール画面から“i 4”(low)と“i 5”(high)の情報を取得し 16bit 値を確認する。
- ⑧ 4ch 目入力を ON 後、コンソール画面から“i 6”(low)と“i 7”(high)の情報を取得し 16bit 値を確認する。

※TenAsys®, INtime®, eVM® and iRMX® are registered trademarks of the TenAsys Corporation.

※EtherCAT® は、Beckhoff Automation GmbH, Germany の登録商標です。