

1. 4ch アナログ出力 ECEA040-0

1.1. ユニット情報

名称	4ch アナログ出力	
型式	ECEA040-0	
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/電流モードおよび出力レンジの変更は、 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)	なし	-	-	-	-
出力 (OUT)	Output1. Mode	UINT	16	0x000	1ch 目 Analog 出力設定
	Output1. Filter	UINT	16	0x010	
	Output1. MinMax Exclude	UINT	16	0x020	
	Output1. Sample Count	UINT	16	0x030	
出力 (OUT)	Output1. Data	UINT	16	0x040	2ch 目 Analog 出力設定
	Output2. Mode	UINT	16	0x050	
	Output2. Filter	UINT	16	0x060	
	Output2. MinMax Exclude	UINT	16	0x070	
出力 (OUT)	Output2. Sample Count	UINT	16	0x080	3ch 目 Analog 出力設定
	Output2. Data	UINT	16	0x090	
	Output3. Mode	UINT	16	0x0A0	
	Output3. Filter	UINT	16	0x0B0	
出力 (OUT)	Output3. MinMax Exclude	UINT	16	0x0C0	4ch 目 Analog 出力設定
	Output3. Sample Count	UINT	16	0x0D0	
	Output3. Data	UINT	16	0x0E0	
	Output4. Mode	UINT	16	0x0F0	
出力 (OUT)	Output4. Filter	UINT	16	0x100	4ch 目 Analog 出力設定
	Output4. MinMax Exclude	UINT	16	0x110	
	Output4. Sample Count	UINT	16	0x120	
	Output4. Data	UINT	16	0x130	

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-CONDA) 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、出力レンジを 0~10V に選択しディップスイッチを操作する。
- ⑤ コンソール画面から“o 0 255”(low)と“o 1 255”(high)を出力し、1ch が 10V 付近に出力されている事を確認する。
- ⑥ コンソール画面から“o 2 0”(low)と“o 3 0”(high)を出力し、2ch が 0V 付近に出力されている事を確認する。
- ⑦ コンソール画面から“o 4 255”(low)と“o 5 255”(high)を出力し、3ch が 10V 付近に出力されている事を確認する。
- ⑧ コンソール画面から“o 6 0”(low)と“o 7 0”(high)を出力し、4ch が 0V 付近に出力されている事を確認する。

※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。