

ALGOSYSTEM EtherCAT Slave : ECCBP88N-0
RSI-ECAT-Master 動作確認報告書



日付 : 2015/07/16 報告者 : 篠崎勝利

1. 動作結果

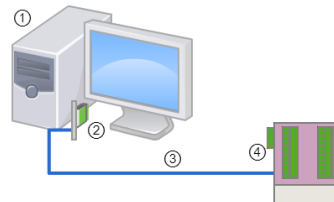
RSI-ECAT において、ALGOSYSTEM 社製 EtherCAT Slave : ECCBP88N-0 は **正常動作ができません。**

2. 動作判断基準

- <評価項目 1> EtherCAT スレーブとして検出でき、アタッチできる事。
- <評価項目 2> CoE による Mailbox が利用できる事。
- NG** <評価項目 3> INIT から Operetional へ遷移できる事。
- NG** <評価項目 4> デジタル入出力が行える事。

3. 動作構成

No.	機材名称	
①	CPU	Intel® Core i 3 540 3.00 GMHz
	Memory	8GByte / 内 INtime® 64MByte
	HDD	200GByte
②	Intel Pro/1000 PT Server Adapter	
③	LAN ケーブル	
④	ちび丸くん 型名: ECCBP88N-0 デジタル入力 8 点、デジタル出力 8 点	



機器構成図

4. 使用ソフトウェア

- Microsoft Windows 7 Ultimate
- INtime® 5.2
- RSI-ECAT-Master 2.7
- RSI-ECAT-Studio 1.12.155.0

5. <評価項目 1> EtherCAT スレーブとして検出でき、アタッチできる事。

- ① ALGOSYSTEM 製 LinkMasterPro.exe を使用し、ECCBP88N-0 の ESI ファイルを作成しました。
 - ② ECCBP88N-0 用の ESI ファイルをスレーブライブラリフォルダへ配置しました。
スレーブライブラリフォルダ : (カレントドライブ):¥ProgramData¥KPA¥EtherCAT Studio¥slavelib¥
 - ③ スレーブをコンフィグレーションするために、RSI-ECAT-Studio を起動しました。
 - ④ Attach Master を実行し、オンライン状態に変更させると、ECCBP88N-0 スレーブのプロセスイメージ取得に成功しました。
- ⇒ **結果 : ECCBP88N-0 スレーブが検出された為、正常と判断しました。**

6. <評価項目 2> CoE による Mailbox が利用できる事。

- ① <評価項目 1> の状態から、RSI-ECAT-Studio の State タブより、マスター状態を INIT から Pre-Operetional へ移行させました。マスター状態の変化は、RSI-ECAT-Studio の State タブから確認しました。
 - ② スレーブ情報ツリーの ECCBP88N-0 を選択し、Mailbox タブにある CoE 機能を選択しました。
 - ③ オブジェクトディクショナリー一覧が表示され、CoE により読み出された値が表示されるかを確認しました。
- ⇒ **結果 : オブジェクトディクショナリー一覧が表示される事を確認できた為、正常と判断しました。**

7. <評価項目 3> INIT から Operetional へ遷移できる事。

- ① <評価項目 2> の状態から、RSI-ECAT-Studio の State タブより、マスター状態を Pre-Operetional から Operetional へ移行要求をかけ、マスター状態およびスレーブ状態が、Operational へ移行するかを確認しました。
マスター状態状態、スレーブ状態状態の変化は、RSI-ECAT- Studio の State タブから確認しました。
- ⇒ **結果 : マスターおよびスレーブが、Pre-Operational で止まりエラーとなった為、異常と判断しました。**

8. <評価項目 4> デジタル入出力が行える事。

⇒ **結果 : ステートマシンが Operational へ遷移できず I/O が確認できない為、異常と判断しました。**

※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。