


1. パルス列モジュール HES-C400

1.1. ユニット情報

名称	パルス列モジュール	
型式	HES-C400	
メーカー	(株)ハイパーテック	
接続方法	Ethernet	
コネクタ形状	RJ-45 ×2 (IN/OUT)	
電源	DC 24V	
注意事項	なし	

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)

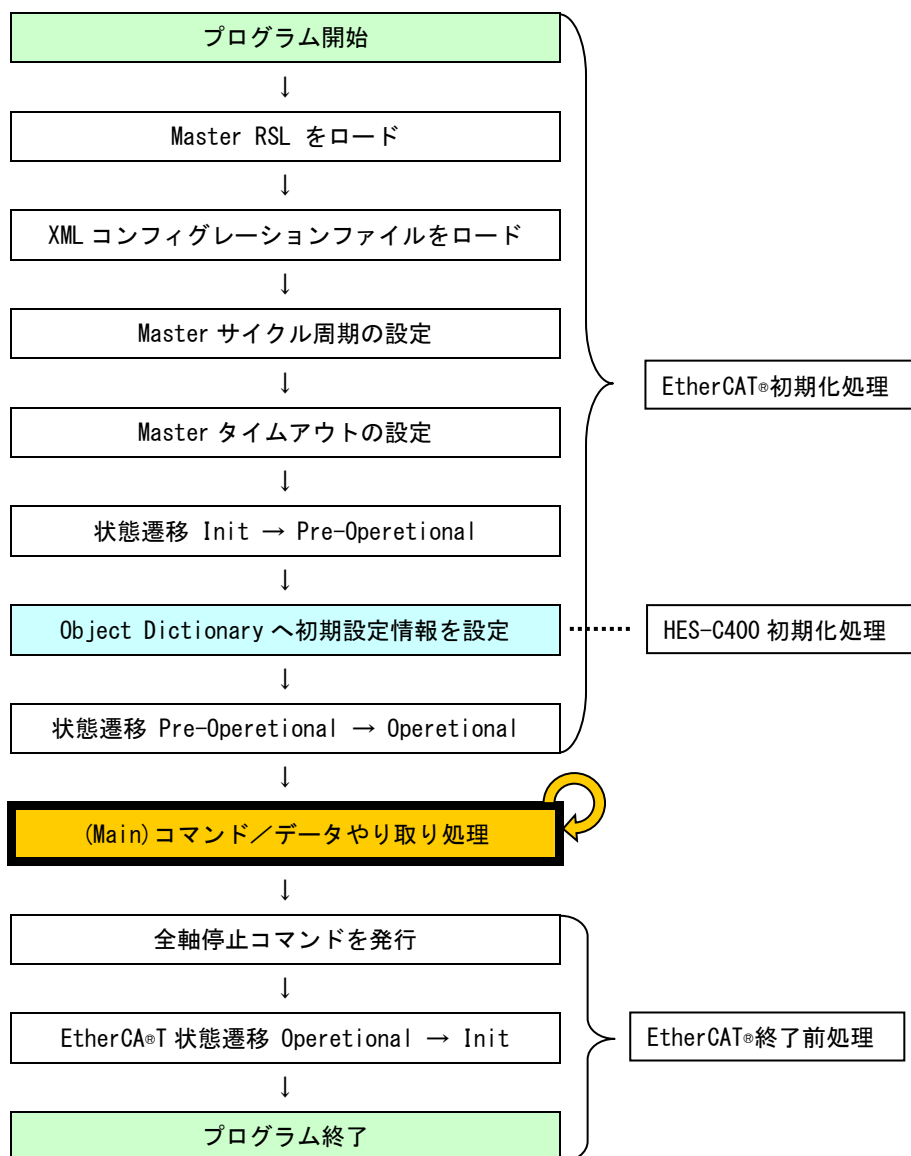
1.3. PDI マップ情報

形式	名称	TYPE	Bit Size	PI Offset	備考
入力 (IN)	Response1	UINT	16	0x00	応答ステータス値(データ長 64bit)
	Response2	UINT	16	0x10	コマンドに応じてデータが変化
	Response3	UINT	16	0x20	
	Response4	UINT	16	0x30	
	SID	UINT	16	0x40	
	Main Status 1	UINT	16	0x50	X 軸メインステータス値
	Sub Status 1	UINT	16	0x60	X 軸サブステータス値
	Main Status 2	UINT	16	0x70	Y 軸メインステータス値
	Sub Status 2	UINT	16	0x80	Y 軸サブステータス値
	Main Status 3	UINT	16	0x90	Z 軸メインステータス値
	Sub Status 3	UINT	16	0xA0	Z 軸サブステータス値
	Main Status 4	UINT	16	0xB0	U 軸メインステータス値
	Sub Status 4	UINT	16	0xC0	U 軸サブステータス値
出力 (OUT)	Command1	UINT	16	0x00	コマンド/データ出力先(データ長 64bit)
	Command2	UINT	16	0x10	コマンドに応じてセットデータが変化
	Command3	UINT	16	0x20	
	Command4	UINT	16	0x30	

1.4. 簡易使用手順

- ① KPA EtherCAT Studio から パルス列モジュール(検出時の名称 : HES-C400) 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 (株)ハイパーテックより提供されたサンプルプログラムを使用し、上記コンフィグレーションファイルを使用して動作を確認する。

1.5. プログラム上フロー



フロー上にある (Main) 箇所、初めてモーションの初期化から始まります。

コマンド/データのやり取り/指令位置/連続動作等は、RSI-530/RSI-5212 のドライバ API を使用する形と類似しており、PDI の Command へコマンドとデータを書き、送信します。

※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。