

SEED Editor

SEED Driver Ver0.704対応

操作マニュアル

No.801-0-1(0)

2017/03/01

目次

1. はじめに	1
2. 製品概要	2
2-1. 製品の構成	2
2-2. 必要機器構成	2
2-2-1. パソコン	2
2-2-2. SEED モジュール	3
2-2-3. パソコン通信ケーブル	3
3. 導入及び実行	4
3-1. 通信モジュールのセットアップ	4
3-2. SEED Editor の起動	6
3-3. SEED Editor の終了	7
4. 操作方法	8
4-1. 起動画面の概要	8
4-1-1. レジスタ参照	9
4-1-2. スクリプト選択・操作	10
4-1-3. 状態モニタ	11
4-2. 設定操作方法	12
4-2-1. CAN 通信	12
4-2-2. 固定設定	13
4-2-3. 基本設定	15
4-2-4. モータ初期設定	17
4-2-5. 各設定の印刷	19
4-2-6. メモリ・ロック設定	20
4-2-7. ID 変更	21
4-2-8. パスワード変更	22
4-2-9. 言語 ; Language	23
4-2-10. バージョン適合確認	24
4-2-11. バージョン情報	26
4-3. マニュアル操作方法	27
4-4. スクリプト編集方法	28
4-4-1. スクリプト編集機能の操作方法	31
4-5. 動作種別一覧	32
4-6. 動作種別詳細	34
4-6-1. モータ最大電流設定	34
4-6-2. 位置決め完了待ち	35

4-6-3.	時間・絶対位置移動	35
4-6-4.	電流・絶対位置移動	36
4-6-5.	速度・絶対位置移動	36
4-6-6.	絶対位置位置決め	37
4-6-7.	相対位置位置決め	37
4-6-8.	時間指定移動	37
4-6-9.	電流指定移動	38
4-6-10.	速度指定移動	38
4-6-11.	時間・相対位置移動	39
4-6-12.	電流・相対位置移動	39
4-6-13.	速度・相対位置移動	40
4-6-14.	位置情報セット	40
4-6-15.	常時完了待ち	41
4-6-16.	ポイントGO	41
4-6-17.	ポイントGO完了待ち	42
4-6-18.	スクリプト実行	43
4-6-19.	スクリプト完了待ち	44
4-6-20.	スクリプト・コール	45
4-6-21.	スクリプト・リターン	45
4-6-22.	モータ ON/OFF	46
4-6-23.	モータ停止	46
4-6-24.	強制停止	46
4-6-25.	エラーリセット	47
4-6-26.	時間待ち	47
4-6-27.	ジャンプ	47
4-6-28.	個別 I/O 分岐	48
4-6-29.	標準 I/O 分岐	48
4-6-30.	ループカウンタセット	49
4-6-31.	ループカウンタ分岐	49
4-6-32.	数値分岐	50
4-6-33.	変数分岐	51
4-6-34.	タイムアウト時間設定	52
4-6-35.	変数代入	53
4-6-36.	変数演算	54
4-6-37.	情報取得	55
4-6-38.	インポジション設定	59

4-6-39. モータ最大速度.....	59
4-6-40. 加/減速レート設定.....	59
4-6-41. モータ設定.....	60
4-6-42. ソフトウェアリミット（プラス方向）.....	60
4-6-43. ソフトウェアリミット（マイナス方向）.....	60
4-6-44. オーバートラベル設定.....	61
4-6-45. デジタル出力切り替え.....	61
4-6-46. ターゲット I D 指定.....	62
4-6-47. CAN1 コマンド送信.....	62
4-6-48. ラベル.....	63
4-6-49. スクリプト終了.....	63
4-7. ポイントデータ操作方法.....	64
4-8. ファイルの保存と読み込み.....	68
4-8-1. ファイルの保存.....	68
4-8-2. ファイルからの読み込み.....	70
4-8-3. 一括読み/書き.....	72
4-9. スクリプトの印刷.....	75
5. 実行例.....	76
5-1. マニュアル操作による実行例.....	78
5-2. ポイントデータ操作による実行例.....	80
5-3. スクリプト操作による実行例.....	83
5-3-1. 原点復帰.....	84
5-3-2. 自軸駆動例.....	84
5-3-3. 他軸駆動例.....	87
5-3-4. 複数軸駆動例.....	88
6. トラブルシューティング.....	89
6-1. 日常の点検ポイント.....	89
6-2. エラー表示の原因と処置.....	90
6-2-1. 温度異常.....	90
6-2-2. モータ異常.....	91
6-2-3. OT 停止.....	92
6-2-4. 電圧異常.....	92
6-2-5. ネットワーク異常.....	92
6-3. 故障かな？と思ったら.....	93

1. はじめに

この度は、**SEED Editor** をご利用いただき、誠にありがとうございます。

SEED Editor は **SEED Solutions** のホームページより無償でダウンロードが可能です。

URL: <http://www.seed-solutions.net/>

本書の対象読者

製品の設置、配線、メンテナンス、トラブルシューティングを担当する方がご利用ください。

本書の使い方

- 本書は、**SEED Editor** の使用方法を説明したものです。
- 本書は本製品をご使用される前に、製品の取扱説明書をよくお読みいただき内容をご理解頂いた上で安全に正しくお使いください。
- 本書をお読みになった後は大切に保管し必要な時にお読みください。
- 本書は最終的にお使いになる方のお手元に届けられるようにお願いします。

製品サポート

次の点については最寄りの弊社支店または担当営業にお申しつけください。

- 製品の技術サポート

一般的な注意事項

- 本書に記載されている内容の一部または全部を、無断複製、転載、貸与することを禁止します。
- 本書に記載されている内容は、製品の改良などによって、将来予告無しに変更することがありますので、ご了承ください。
- 本書の内容につきましては、万全を期しておりますが、万一、誤りやお気づきの点がございましたら、弊社営業または事業開発統括部までご連絡ください。
- 本書に記載されている図などは代表例であり、ご利用の製品と異なる場合があります。
- 本書を運用した結果の影響については、理由の如何にかかわらず、一切責任を負いかねますので、ご了承ください。
- **SEED Editor** を使用した結果の影響については、理由の如何にかかわらず、一切責任を負いかねますので、ご了承ください。
- 本書に記載されている以外の取り扱い及び使用方法を禁止します。
- 製品の安全に関する警告表示、注意事項、ガイドラインについては製品の取扱説明書に記載しております。取扱説明書をご理解いただいた上で、本書をご使用ください。

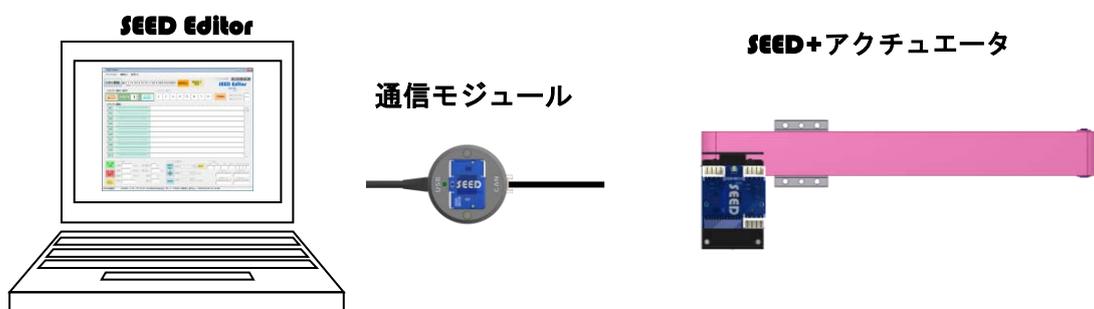
2. 製品概要

2-1. 製品の構成

SEED Editor はパソコンに接続されている最大 14 軸までの **SEED Driver** のパラメータ設定、1 つの **SEED Driver** に格納できる最大 8 つのスキプトの編集、位置座標・所要時間を持つポイントデータの設定ができ、ファイルへの保存・読み込みを行うことが可能です。また、スキプト、ポイントデータについてはオフラインでの編集が可能です。

2-2. 必要機器構成

パソコン通信ソフトウェア



2-2-1. パソコン

SEED Editor の推奨動作環境を表に示します。推奨動作環境に準じたパソコンをお客様にてご準備下さい。

項目	内容
OS	Windows 7 、 .NET Frame work3.5
CPU	core 2 Duo 1GH z 以上

2-2-2. SEED モジュール

SEED Editor の適応 SEED Driver を表に示します。

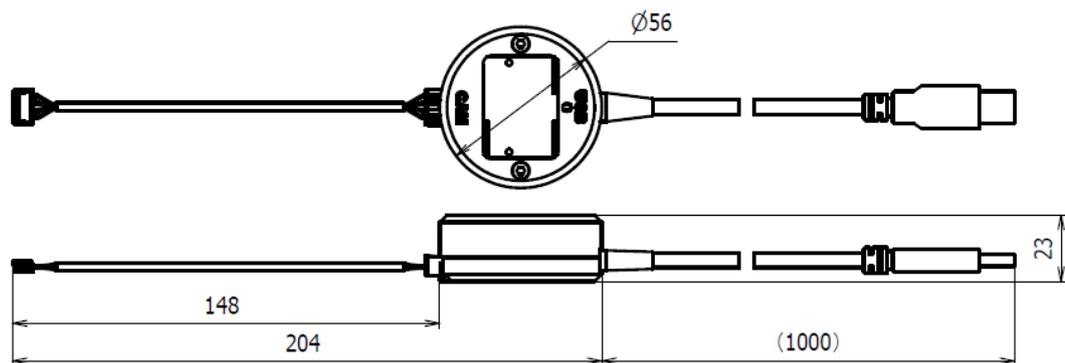
SEED Driver と SEED Editor は必ず適応したバージョンのものをご使用ください。適応バージョンが異なる場合、SEED Driver の性能が発揮されないことがあります。

SEED Driver S30	MC1A	○
	MC3A	○
	BL1A	○
	BL3A	○
SEED MS	MS1A	×
	MS3A	○

2-2-3. パソコン通信ケーブル

SEED Editor のパソコン通信ケーブルに通信モジュールが対応しております。

通信モジュール



3. 導入及び実行

3-1. 通信モジュールのセットアップ

通信モジュールセットアップの前に

- 通信モジュールではドライバに FTDI 社の VCP ドライバを使用します。
VCP ドライバがインストールされていない場合は、通信モジュールのセットアップの前にインストールを行ってください。
VCP ドライバは FTDI 社から無料配布されています。
下記 URL (FTDI 社 VCP ドライバ配布ページ) より取得してください。
<http://www.ftdichip.com/Drivers/VCP.htm>
- .NET Framework3.5 がインストールされていない場合は、別途インストールが必要となります。他のバージョンでは使用できないため、.NET Framework3.5 を追加でインストールしてください。

- ① パソコンと通信モジュールの USB ケーブルを接続します。
- ② デスクトップのスタートボタンをクリックし、「コンピュータ」を右クリックします。
- ③ 表示されたウィンドウから「プロパティ」を選択し、「デバイスマネージャ」をクリックします。



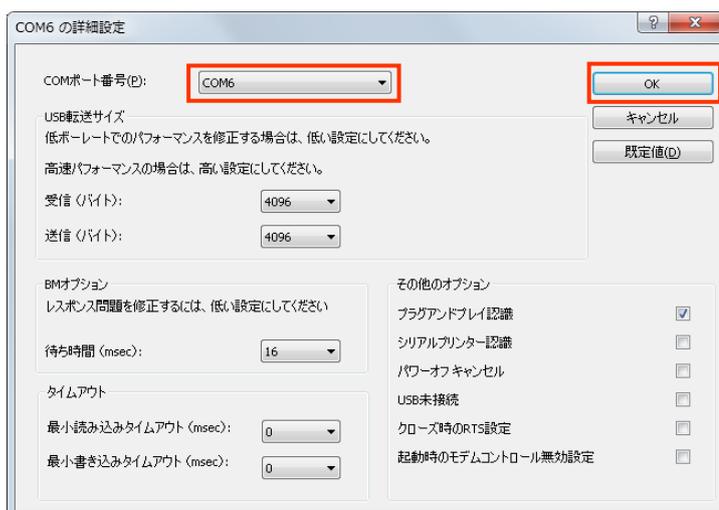
- ④ デバイスマネージャ画面で「ポート」→「USB Serial Port (COM*)」ダブルクリックします。



- ⑤ [ポートの設定] を表示し、「詳細設定」をクリックします。



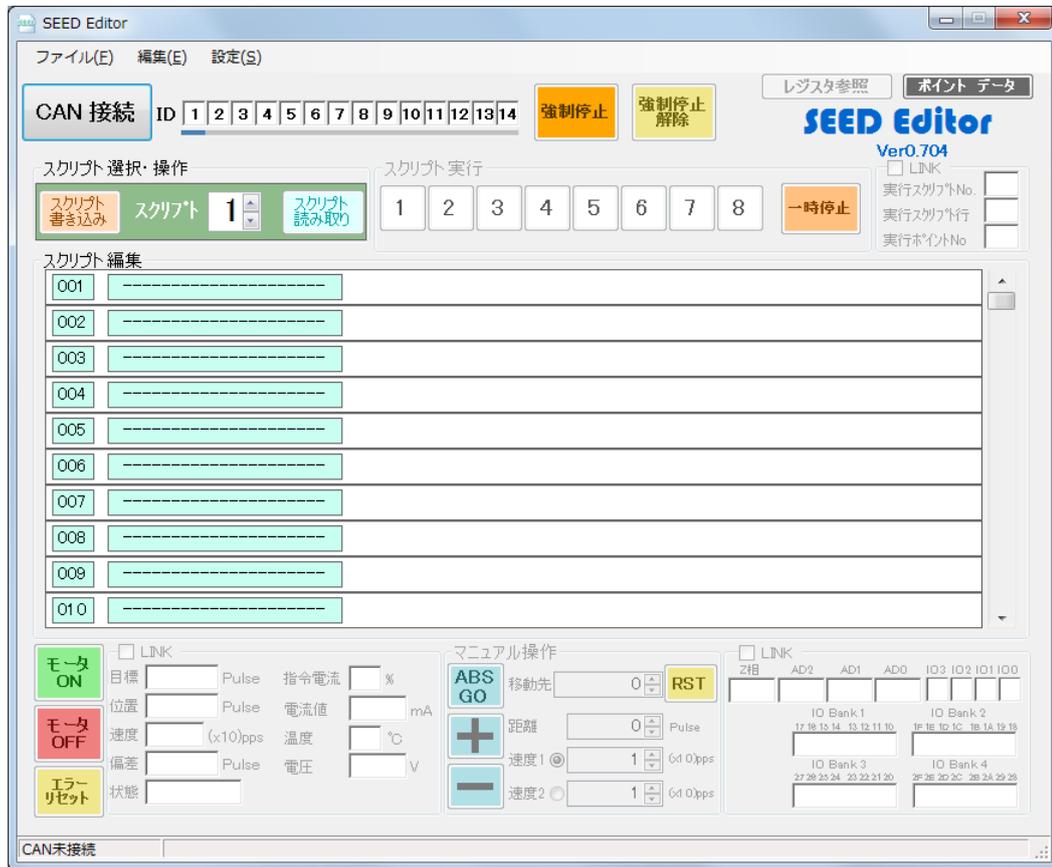
- ⑥ COM ポート番号で「COM6」（※SEED Editor の COM ポート番号の初期設定は『COM6』です。）を選択し、「OK」をクリックします。複数使用する場合は異なるポート番号を設定します。



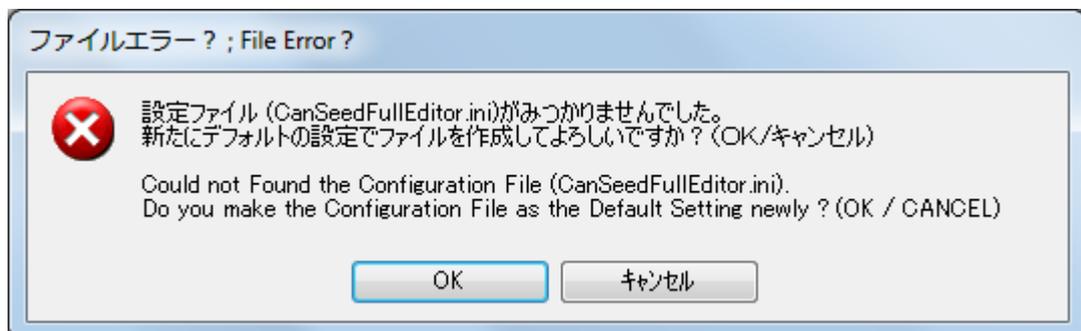
- ⑦ USB Serial Port のプロパティを閉じて、通信モジュールのセットアップは完了です。

3-2. SEED Editor の起動

- ① 「SEED EDITOR」をダブルクリックします。
- ② 「SEED Editor」の起動画面が開きます。



「SEED Editor」を初めて起動する時、または、設定ファイルがない場合には次のようなエラーメッセージが表示されます。[OK]をクリックして設定ファイルを作成してください。作成しない場合は、毎回起動時にエラーメッセージが表示されます。



3-3. SEED Editor の終了

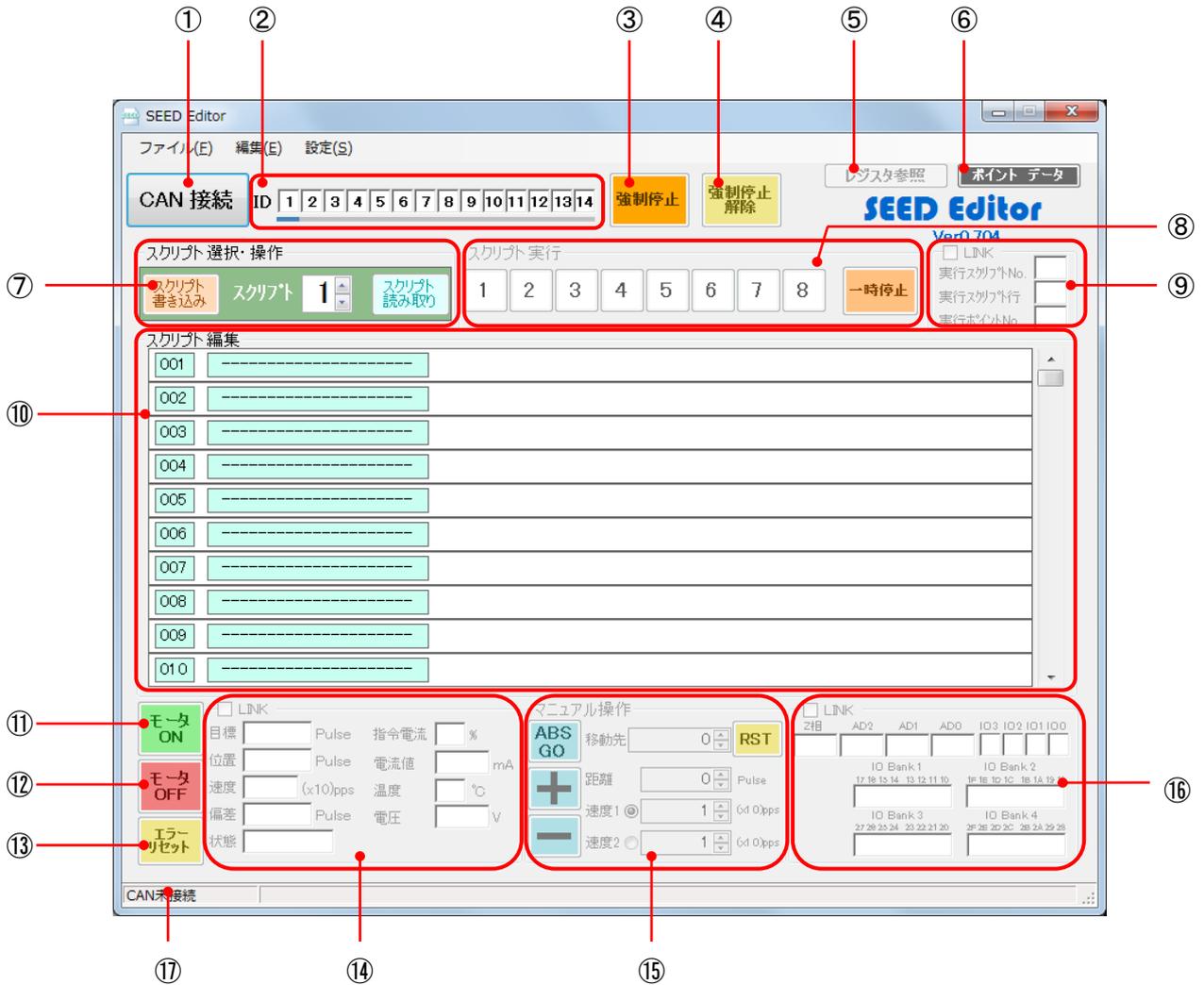
以下の方法で **SEED Editor** を終了します。

- ×印をクリックします。
- 「ファイル」⇒「終了」をクリックします。



4. 操作方法

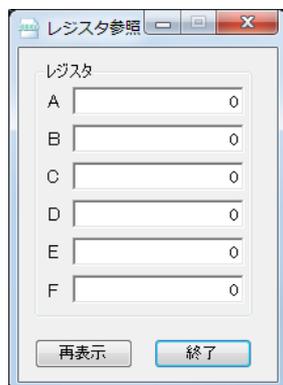
4-1. 起動画面の概要



1	CAN 接続	CAN の接続・切断を行います
2	ID	接続されている SEED Driver の ID は水色に表示されます (SEED MS が接続されている場合は緑色に表示されます)。数字をクリックで ID の切り替えができ、選択中の ID の下には青いアンダーラインが表示されます
3	強制停止	実行中のスクリプトを停止し、モーターをサーボオフします
4	強制停止解除	強制停止を解除し、スクリプトの実行を可能な状態にします
5	レジスタ参照	レジスタの参照画面を開きます (4-1-1. 参照)
6	ポイントデータ	ポイントデータ編集画面を開きます (4-5. 参照)

7	スクリプト選択・操作	選択中の ID の表示しているスクリプト番号にスクリプトの書き込み、読み込みを行います (4-1-2. 参照)
8	スクリプト実行	番号の選択で表示 ID のスクリプト実行を行い、スクリプト一時停止で実行中ステップ終了後、スクリプトを停止、再開で次ステップからスクリプトの再開をします
9	実行スクリプトモニタ	チェックボックスをクリックで実行中のスクリプト番号、ステップ番号を表示します
10	スクリプト編集	最大 255 ステップのスクリプトの編集が可能です スクリプト No.の切り替えで各スクリプトが切り替わります
11	モータ ON	モータを励磁オンします
12	モータ OFF	モータを励磁オフします
13	エラーリセット	発生中のエラーをリセットします
14	状態モニタ	チェックボックスをクリックでモータと SEED Driver 内部のセンサの状況、エラーなどを表示します (4-1-3. 参照)
15	マニュアル操作	指定した位置への移動と、JOG 動作を行います (4-3. 参照)
16	AD・IO モニタ	チェックボックスをクリックで AD 入力、IO 入力の値を表示します
17	ステータスバー	SEED Driver の現在の状況を表示します

4-1-1. レジスタ参照



項目	説明
レジスタ A~F	情報取得、変数代入で値を格納します スクリプト実行開始時にレジスタに格納されていた値は一度リセットされ、新しい値が上書きされます 実行スクリプト内にレジスタへの書き込みコマンドがない場合は 0 のままです。
再表示	レジスタ値の更新を行います レジスタは自動更新されません 再表示ボタンをクリックした時のレジスタ値を各レジスタに格納します
終了	レジスタ参照画面を閉じます

4-1-2. スクリプト選択・操作



項目	説明
スクリプト書き込み	<p>選択中の ID の SEED Driver に表示スクリプト番号の書き込みを行い、スクリプトを実行可能な状態にします。書き込みボタンのクリックで、スクリプト書き込みのダイアログボックスが表示されます。書き込みオプションとして、レスポンス確認を行うか、ベリファイを行うか選択することが可能です。</p> <p>通常は「スクリプト書き込み」のみ行います。</p>
スクリプト	『▲』、『▼』のクリックでスクリプトの切り替えを行い、プログラムをスクリプト編集パネルに表示します
スクリプト読み取り	選択中の ID の SEED Driver から表示スクリプト番号の読み込みを行い、スクリプト編集パネルに表示します

4-1-3. 状態モニタ

LINK

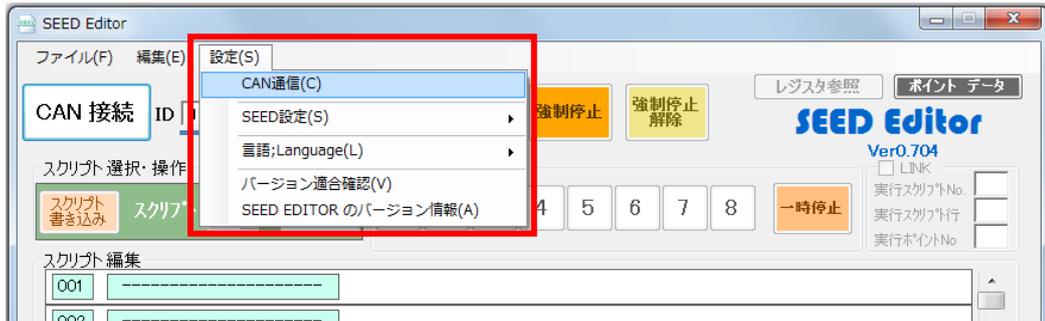
目標	0 Pulse	指令電流	0 %
位置	0 Pulse	電流値	0 mA
速度	0 (x10)pps	温度	28 °C
偏差	0 Pulse	電圧	24.2 V
状態	モータOFF		

項目	単位	説明
LINK		チェックボックスをクリックで下記項目の状態が表示されます
目標	Pulse	駆動指令の目標位置を表示します
位置	Pulse	エンコーダの現在位置を表示します
速度	(×10)pps	モータの現在速度を表示します
偏差	Pulse	目標位置とエンコーダの現在位置との偏差を表示します
状態		現在のモータの状態を下記内容より表示します ・モータ ON ・モータ OFF ・インポジション ・カレントダウン ・温度異常 ・モータ異常 ・OT 停止 ・電圧異常 ・ネットワーク異常
指令電流	%	現在の指令電流を表示します
電流値	mA	現在の指令電流値を表示します
温度	°C	SEED Driver 内部にある温度センサの現在の温度を表示します
電圧	V	現在の電圧を表示します

4-2. 設定操作方法

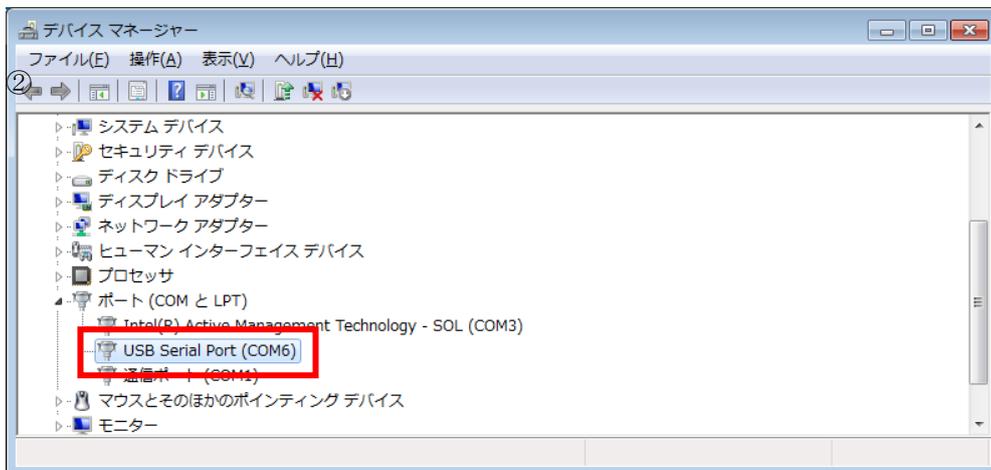
4-2-1. CAN 通信

下図の方法でCAN通信設定が表示されます。CAN通信設定では **SEED Editor** のCOMポート設定が行えます。使用する通信モジュールのCOMポートと **SEED Editor** のCOMポートが異なっている場合はCAN接続できませんのでご注意ください。

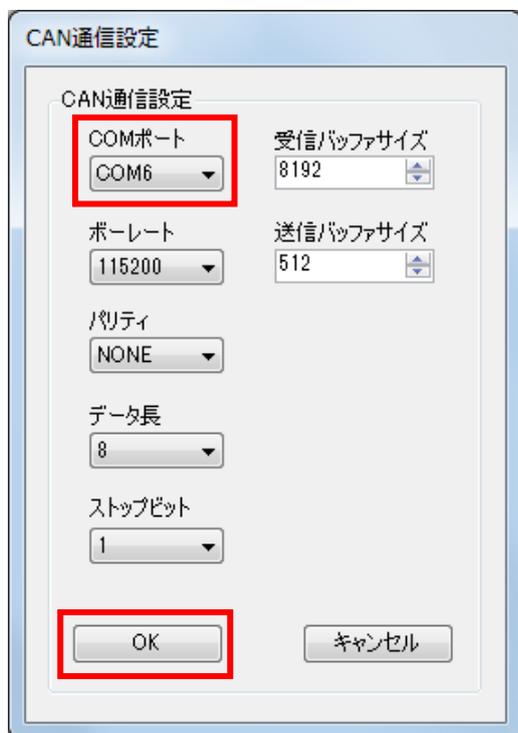


<COMポート設定>

- ① スタートからマイコンピュータを右クリックでプロパティを開き、デバイスマネージャをクリックします。USB Serial Port に割り当てられているポート番号を確認します。図の場合、「COM6」が割り当てられています。



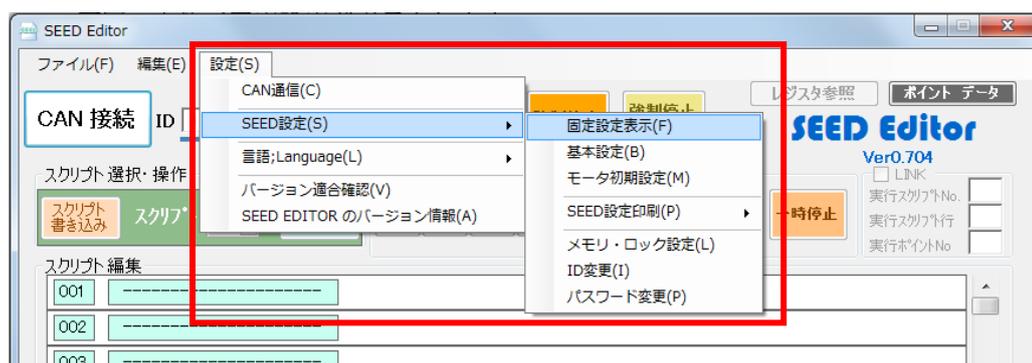
- ② CAN 通信設定で COM ポートに割り当てられたポート番号を設定し、「OK」をクリックします。この時、他の項目の変更は必要ありません。初期設定では「COM6」が割り当てられています。



4-2-2. 固定設定

下図の方法で固定設定が表示されます。

固定設定については変更できません。表示のみとなります。



固定設定

ファイル(E)

形番 MC3A3

シリアル 1234567890

ファームバージョン 00702FFFFFF

適応エディタバージョン 0070000000

適応モータ 種類 0

電圧 240 (×0.1) V

モータ制御種別 モード 02:マイクロステッパモード

フィードバック 01:エンコーダ

モータ電流 ドライバ最大 900

モータ最大 900

実電流変換 1

モータ瞬時電流 許容最大 900

許容時間 1 ms

モータエンコーダ モータパルス数 200 Pulse

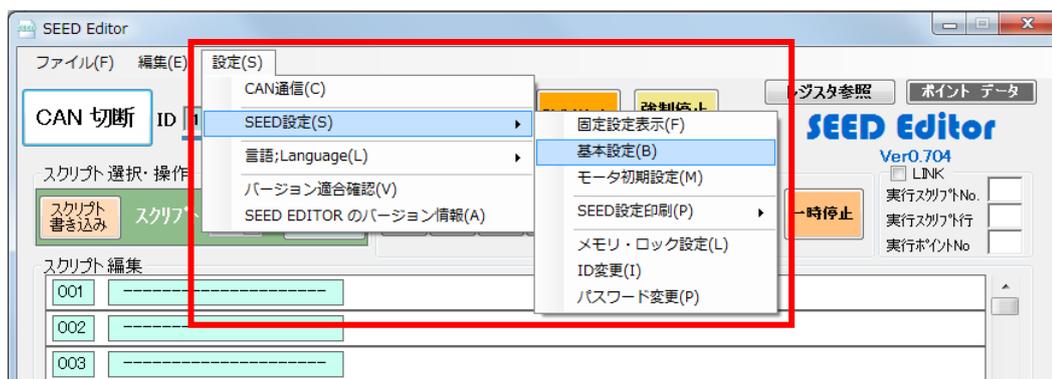
エンコーダパルス数 1600 Pulse

ROM読み出し キャンセル

項目	説明	
形番	接続されている SEED Driver の形番を表示します	
シリアル	接続されている SEED Driver のシリアル番号を表示します	
ファームバージョン	接続されている SEED Driver のファームバージョンを表示します	
適応エディタバージョン	使用可能なエディタバージョンの表示をします	
適応モータ	種類	0 を表示します
	電圧	接続されているモータの電圧を ×0.1V で表示します
モータ制御種別	モード	接続されているモータの種類を表示します
	フィードバック	エンコーダの有無を表示します
モータ電流	ドライバ最大	接続されている SEED Driver の最大電流値を表示します
	モータ最大	接続されているモータの最大電流値を表示します
	実電流変換	使用しません
モータ瞬時電流	許容最大	モータ最大電流値を表示します
	許容時間	許容最大が連続で流れることが可能な時間を表示します 通常 1 で設定されているため使用できません
モータエンコーダ	モータパルス数	モータ 1 回転のパルス数を表示します
	エンコーダパルス数	エンコーダ 1 回転のパルス数を表示します

4-2-3. 基本設定

下図の方法で基本設定が表示されます。



ロック解除で各項目の設定が変更可能です。また、**SEED Driver** に対して、設定読み出し、設定書き込みの操作が可能です。

基本設定は、変更後、**SEED Editor** の『CAN切断』をし、**SEED Driver** の電源を一度切り、再投入することで有効になります。



項目		説明
外部コマンド 設定	レスポンス	外部からのコマンドに対しレスポンスが有効かの設定ができます レスポンスを有効にすると、SEED Editor の操作性が低下します
	停止コマンド受付	外部からモータ、スクリプトへの停止指令の受付を設定できます
	モータ動作コマンド	外部からのモータ動作の受付を設定できます
	I/O 操作コマンド	外部の I/O 出力の受付について設定できます
エラー設定	強制停止	I/O 入力による強制停止の設定ができます。I/O 入力による強制停止受け付け時にスクリプト実行の設定ができます。強制停止でスクリプト実行を設定した場合はスクリプトを実行後に強制停止を行い、I/O リセット時動作でスクリプト実行を設定した場合は強制停止を解除してからスクリプトを実行します [強制停止、I/O リセット時動作の設定内容] 00:無効 01:有効 11:スクリプト 1 実行 21:スクリプト 2 実行 31:スクリプト 3 実行 41:スクリプト 4 実行 51:スクリプト 5 実行 61:スクリプト 6 実行 71:スクリプト 7 実行 81:スクリプト 8 実行
	エラー時動作	4 項目(温度、モータ、OT、電圧)について、エラー発生時の停止設定ができます。停止設定で 01、02 を選択時、エラー処理スクリプト番号で、エラー発生時にスクリプト 1~8 のスクリプト実行を設定することができます。 エラー時動作で I/O 出力を設定した場合は、指定 I/O に Low を出力した後、自己停止または強制停止を行います。I/O 出力は標準 I/O 設定が出力の時のみ使用できます [エラー時動作設定内容] 00:無効 01:自己停止 02:強制停止 03:IO-0 出力.自己停止 04:IO-0 出力.強制停止 13:IO-1 出力.自己停止 14:IO-1 出力.強制停止 23:IO-2 出力.自己停止 24:IO-2 出力.強制停止 33:IO-3 出力.自己停止 34:IO-3 出力.強制停止
	オーバートラベル	有効にすることで I/O 入力によるオーバートラベルの検知設定ができます
スクリプト 動作設定	自動起動	電源投入時のスクリプト起動について設定ができます
	有効動作	各スクリプト、ポイント Go 動作の有効について設定できます
標準 I/O 設定		各 I/O の入出力の設定ができます

4-2-4. モータ初期設定

下図の方法でモータ初期設定が表示されます。



ロック解除で各項目の設定が変更可能です。また、**SEED Driver** に対して、設定読み出し、設定書き込みの操作が可能です。

モータ初期設定の一部は、変更後、**SEED Editor** の『CAN 切断』をし、**SEED Driver** の電源を一度切り、再投入することで有効になります。

各項目の設定範囲については各種アクチュエータの取扱説明書をご参照ください。

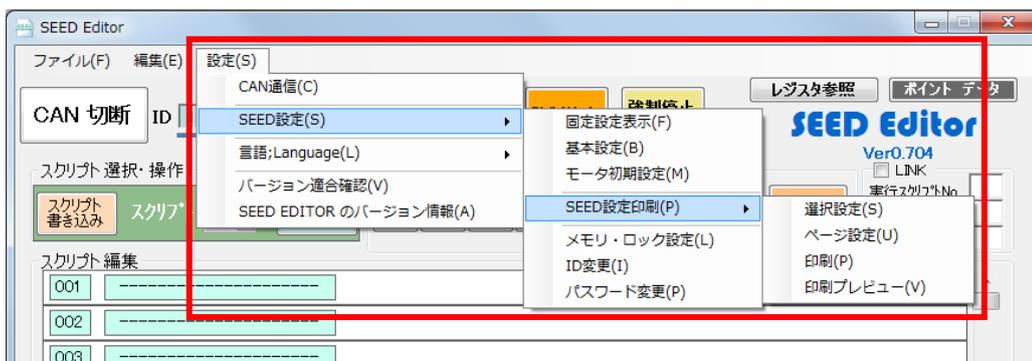


項目		説明	
設定パラメータ	モータ最大電流	モータ最大電流に対する割合を設定できます	
	オート・カレント・ダウン	モータ停止時の電流値の割合を設定できます	
	モータ最大速度	モータ最大速度を設定できます	
	電流パラメータ	逆起係数 A	使用しません
		逆起係数 B	使用しません
		逆起変化速度	使用しません
		CO	変更しないでください
	インポジション	目標到達と判断する範囲を設定できます	
	加減速レート	各モータの加減速レートについて設定できます	
	初期起動速度	ステッピングモータの初期起動速度の設定ができます	
	ゲイン	変更しないでください	
	パンチ	使用しません	
	連続補正	連続補正を表示します	
	ソフトウェアリミット(プラス方向)	プラス方向のソフトウェアリミットの設定ができます	
	ソフトウェアリミット(マイナス方向)	マイナス方向のソフトウェアリミットの設定ができます	
モータ回転※	パルス分割数	マイクロステップの分割数の設定ができます パルス分割数のみ、変更後、電源の再投入で設定が反映されます	
	回転方向	モータ、エンコーダの回転方向の設定ができます <input type="checkbox"/> : 正転 <input checked="" type="checkbox"/> : 反転	
エラー設定	モータエラー※	モータエラーの発生条件を設定ができます	
	温度リミット※	SEED Driver 内部の温度センサの最大温度を設定できます	
	電圧リミット※	SEED Driver 最小/最大電圧の設定を表示します	
	電流リミット※	電流の設定ができます	

※：変更後は、電源の再投入で有効になります。

4-2-5. 各設定の印刷

下図の方法で固定設定、基本設定、モータ初期設定の印刷について表示されます。

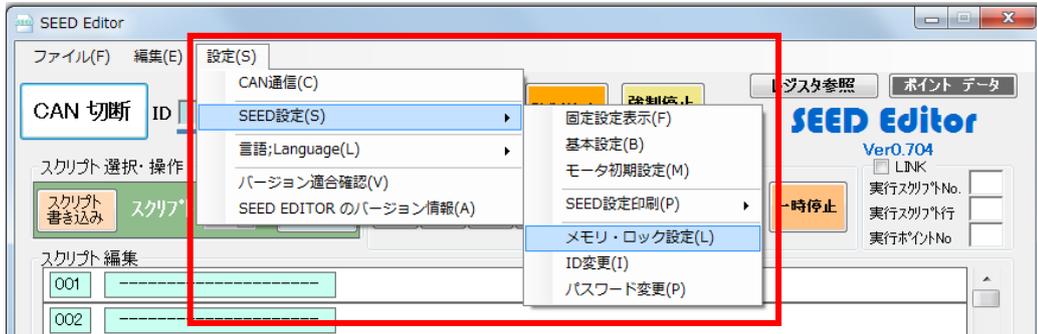


選択されている ID の固定設定、基本設定、モータ初期設定について印刷の設定が可能です。スクリプトの印刷については『4-9. スクリプトの印刷』をご参照ください。

項目	内容
選択設定	印刷したい項目を選択します 
ページ設定	用紙サイズ、印刷の向き、余白の設定を行います
印刷	各設定の印刷を実行します
印刷プレビュー	各設定の印刷プレビューを表示します

4-2-6. メモリ・ロック設定

下図の方法でメモリ・ロック設定が表示されます。



各 ID の基本設定、モータ初期設定、プログラム設定（スクリプト・ポイントデータ）に 0～65535 の任意の数値でロック設定が可能です。ロックコードはロック機能解除を行う際に必要になりますので、忘れないようご注意ください。

項目	説明
ID	ロック、またはロックを解除する ID の選択ができます
基本設定	基本設定のロック、ロック解除ができます ロックコードの初期設定は 0 です
モータ初期設定	モータ初期設定のロック、ロック解除ができます ロックコードの初期設定は 0 です
プログラム設定	スクリプトとポイントデータのロック、ロック解除ができます 初期設定はロックされていません ロック中はスクリプト、ポイントデータの書き込みは出来ません。
終了	メモリ・ロック設定画面を閉じます

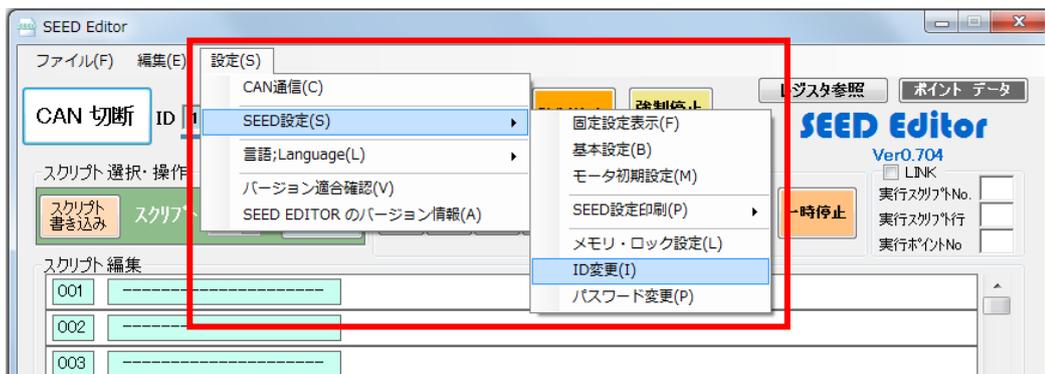
<各設定のロック、ロック解除画面イメージ>



項目	説明
解除コード	0～65535 のコードでロック、または解除ができます
解除、設定	ロック中は、解除ボタンが表示されます ロック解除中は、設定ボタンが表示されます
キャンセル	ロック、ロック解除をせず、画面を閉じます

4-2-7. ID 変更

下図の方法で ID 変更が表示されます。



複数の **SEED Driver** または **SEED** モジュールを使用する場合、同一の ID は使用できません。不具合の原因になりますので、事前に必ず、各 **SEED Driver** を異なる ID に振り分けてから使用してください。

また、ロック解除時に必要なロックコードは基本設定と同じになります。変更後は電源の再投入、**SEED Editor** の再接続を行い、ID が正しく表示されているか確認を行ってください。

〈ロック中の画面イメージ〉



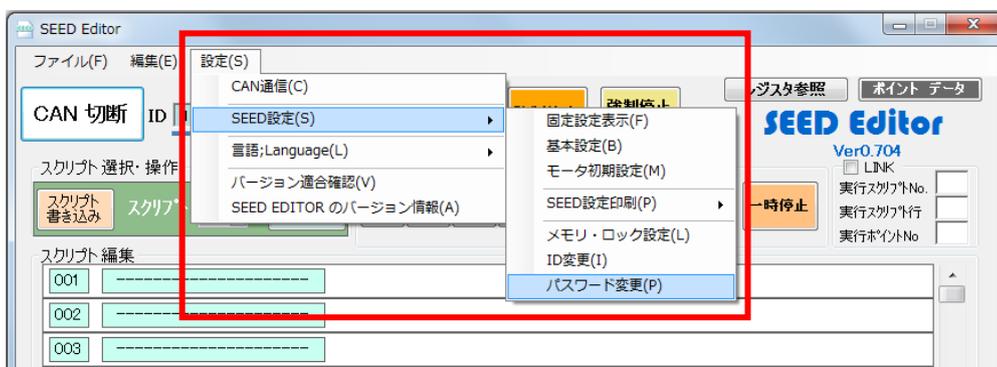
〈ロック解除の画面イメージ〉



項目	説明
現在の ID	起動画面で選択した ID 番号が表示されます ID 変更画面から ID 番号は変更できません
変更したい ID	変更先の ID の選択を行います 重複しないよう振り分けてください
ロック解除	基本設定のロック解除画面を開きます
OK	ID の変更を行います 変更後は、電源を入れなおすことで設定変更が有効になります
キャンセル	ID の変更を行わず、ID 変更画面を閉じます

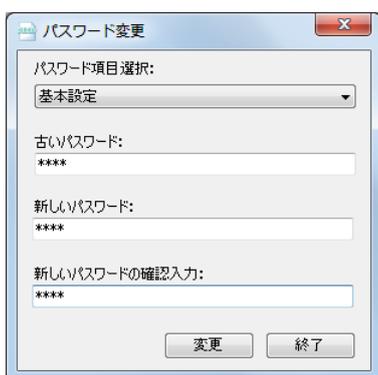
4-2-8. パスワード変更

下図の方法でパスワード変更が表示されます。



メモリ・ロック設定とは別に、各 ID の基本設定、モータ初期設定、スクリプト・ポイントデータ、一括読み/書きに半角英数字のパスワードの設定が可能です。新しいパスワードを空白で設定するとパスワード無しの状態になります。

「4-2-6.メモリ・ロック設定」とは別のセキュリティになりますのでご注意ください。パスワードを設定した場合は、メモリ・ロック設定の解除時に、パスワードの入力も必要になります。

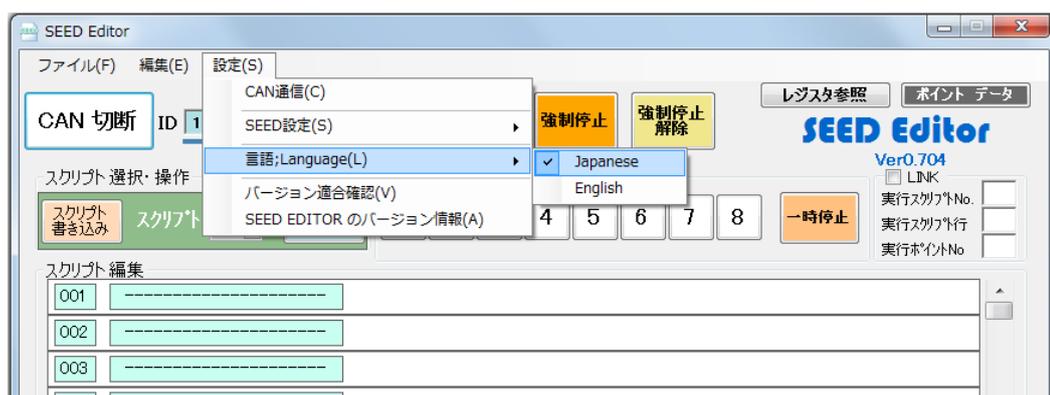


項目	説明
パスワード項目選択	基本設定、モータ設定、スクリプト・ポイントデータ、一括読み/書きからパスワードを変更する項目を選択します
古いパスワード	設定しているパスワードを入力します 初期設定はパスワード無しです
新しいパスワード	新しいパスワードを入力します 空白にするとパスワード無しになります
新しいパスワードの確認入力	確認のため、新しいパスワードを再度入力して下さい
変更	新しいパスワードに変更します
終了	画面を閉じます 変更しないで終了すると入力データが破棄されて画面を閉じます

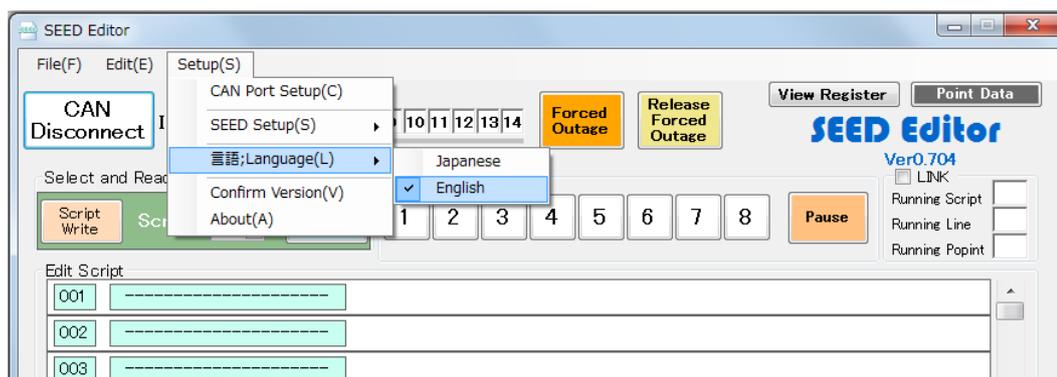
4-2-9. 言語; Language

下図の方法で言語設定が表示されます。使用する言語を選択してください。

〈日本語表示〉

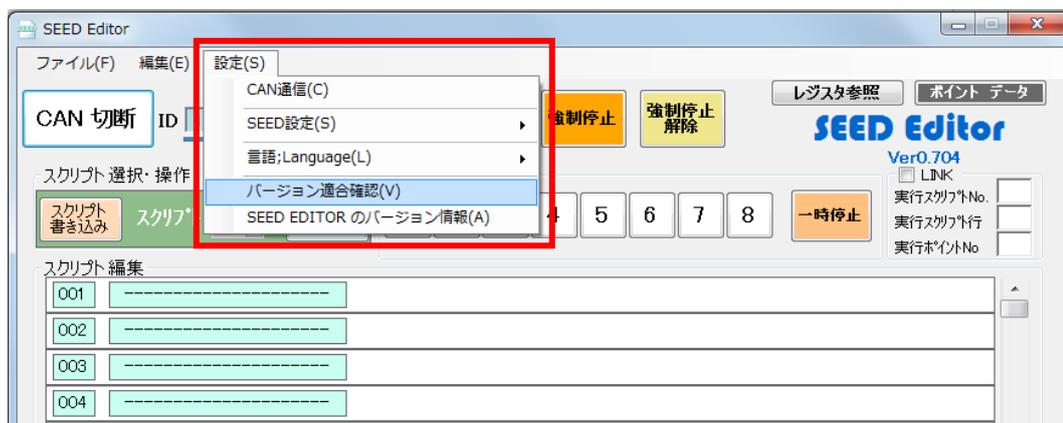


〈英語表示〉

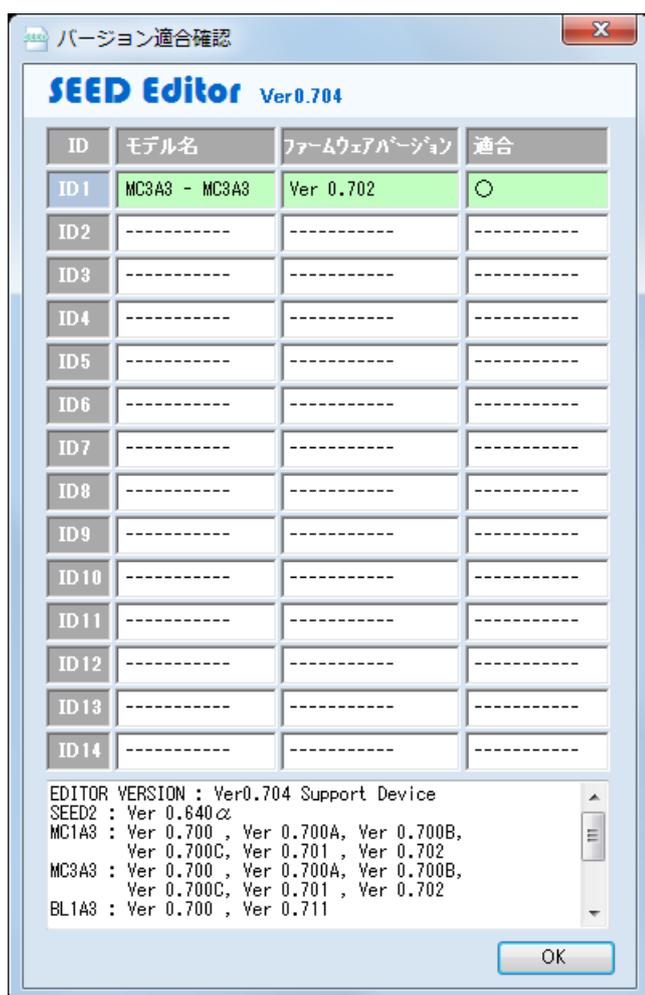


4-2-10. バージョン適合確認

下図の方法で **SEED Driver** と **SEED Editor** のバージョン適合確認を表示します。



最新の **SEED Editor** はホームページより無償で、ダウンロードできます。適合の記号が「？」または「△」の場合は THK までお問い合わせください。



項目	説明
ID	ID1~14 のバージョン情報を表示します
モデル名	形式、種類が表示されます
ファームウェアバージョン	接続されている SEED Driver のファームウェアバージョンが表示されます
適合	<p>使用している SEED Editor で接続されている SEED Driver が使用できるかを記号で表示します 〔記号詳細〕</p> <p>○： 接続されている SEED Driver は適合しています 使用している SEED Editor で使用可能です</p> <p>△： 接続されている SEED Driver は小数点以下 2 桁まで適合しています 使用している SEED Editor で使用可能ですが、トラブルが発生する可能性があるため、SEED Editor のバージョンを合わせることを推奨します</p> <p>?： 接続されている SEED Driver は適合していません トラブルが発生するので、必ず適合した SEED Editor のバージョンに変更してください</p>
適合デバイス	使用している SEED Editor で使用できる SEED Driver のバージョンが表示されます

4-2-11. バージョン情報

下図の方法で **SEED Editor** のバージョン情報ダイアログが表示されます。



現在使用している **SEED Editor** のバージョンが確認できます。OK で画面を閉じます。

SEED Driver のファームバージョンは固定設定で確認してください。



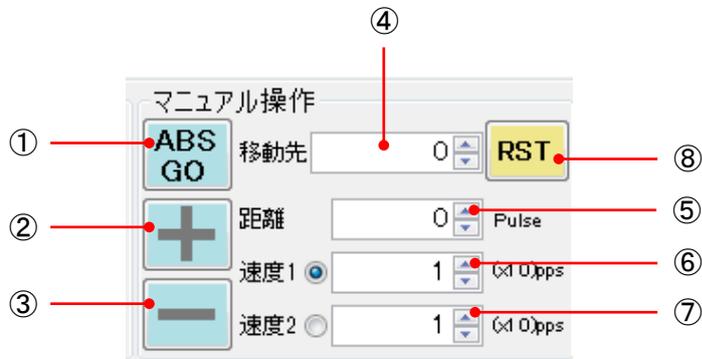
固定設定の適応エディタバージョンと異なる場合はエラーメッセージが表示されます。

バージョンの異なる **SEED Editor** を使用すると不具合の原因になりますので、必ず、固定設定の適応エディタバージョンと同じバージョンの **SEED Editor** をご使用ください。

最新の **SEED Editor** はホームページから、ダウンロードできます。以前の **SEED Editor** については THK までお問い合わせください。

4-3. マニュアル操作方法

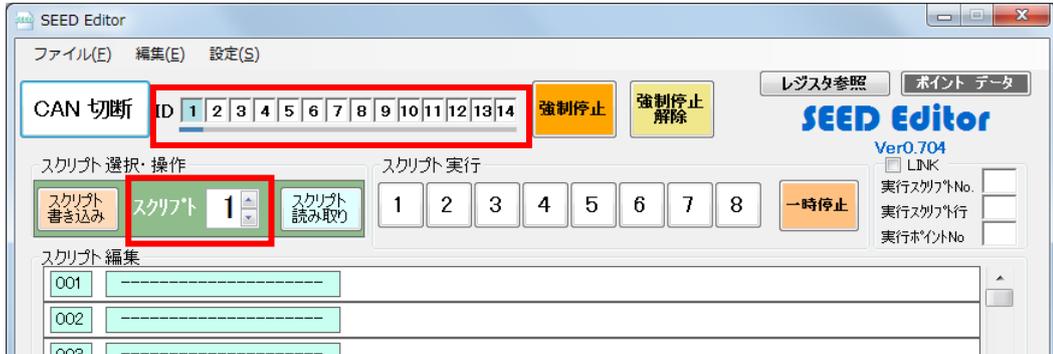
マニュアル操作によるモータの JOG 動作が可能です。



1	「ABS GO」	指定した目標絶対位置まで、指定した速度で移動します
2	「+」	指定した相対距離を指定した速度でプラス方向に移動します
3	「-」	指定した相対距離を指定した速度でマイナス方向に移動します
4	移動先	目標絶対位置を入力します
5	距離	移動させたい相対距離を入力します
6	速度 1	動作時の速度を入力します ボタンの選択で有効になります
7	速度 2	動作時の速度を入力します ボタンの選択で有効になります
8	「RST」	状態モニタの現在位置、目標絶対位置をゼロに設定します

4-4. スクリプト編集方法

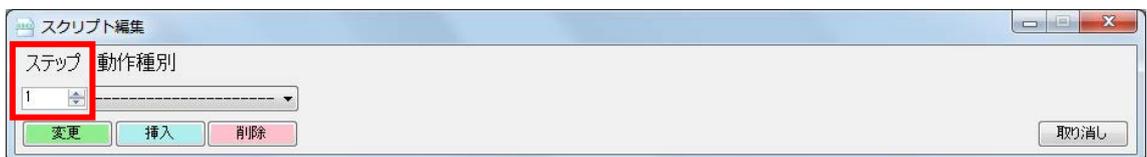
- ① 編集する ID、スクリプト番号を選択します。
選択した ID の下に青色のバーが表示されます。



- ② スクリプト編集パネルをダブルクリックすると、スクリプト編集画面が表示されます。



- ③ スクリプト編集画面で編集したいステップ番号を入力します。
(編集したいステップ行をダブルクリックでこの項目は省略できます)



- ④ 動作種別を表示された一覧から選択します。(4-5,4-6 参照)



⑤ 選択した動作種別に必要な情報を入力します。

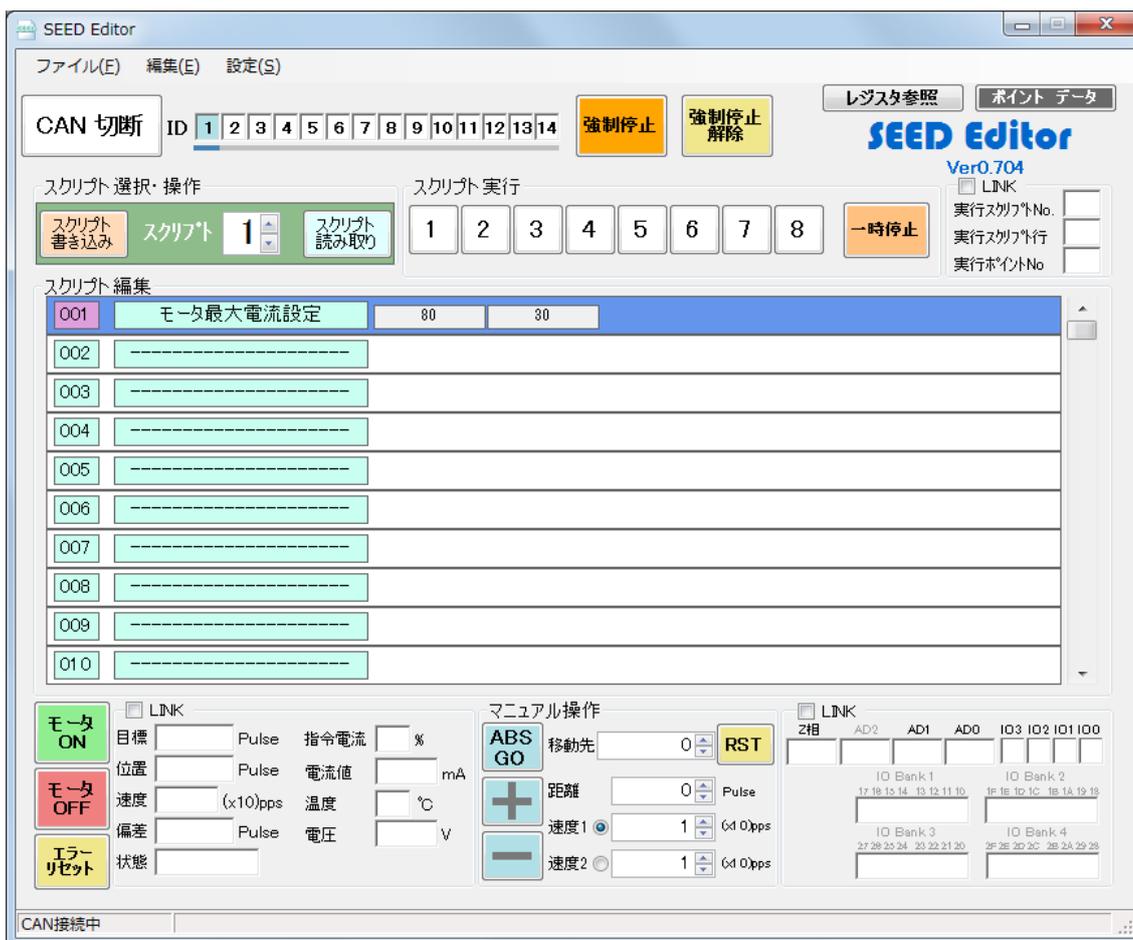


⑥ 変更ボタンをクリックすると、編集画面が閉じます。



⑦ スクリプト編集パネルに入力内容が表示されます。

①～⑥を繰り返し、スクリプトを作成することができます。



<挿入>

スクリプト編集画面の「挿入」は、入力したステップ番号に設定した動作種別を挿入します。次ステップ以降の動作種別は下にシフトされ、255 ステップ目は削除されます。



<削除>

スクリプト編集画面の「削除」は、指定したステップ番号を削除し、次ステップ以降を繰り上げます。255 ステップ目はブランクが挿入されます。



<取り消し>

スクリプト編集画面の「取り消し」は、編集内容を設定せずに、編集画面を閉じます。



<POS SET>

スクリプト編集画面で絶対位置移動の動作種別を選択した場合に限り、「POS SET」が表示されます。「POS SET」は、状態モニタでモニタリングしている現在位置を動作種別の目標位置にティーチングをすることができます。



4-4-1. スクリプト編集機能の操作方法

起動画面の編集からスクリプトのコピー、貼り付けなどを行うことができます。ステップ行を選択し、マウスの右クリックで同様の編集機能が使用可能です。



項目	説明
直前に戻す	直前に行った操作に戻します 操作にはファイルの読み込み、SEED Driver からの読み取り操作も含まれます
やり直し	「直前に戻す」で戻した操作を、先に進めます
コピー	選択している行をコピーし記憶します
削除	選択している行を記憶し、削除します 削除された範囲は、上方にシフトされ、最後に削除した行数の空白が付加されます シフトされる範囲に分岐先を持つ動作種別は、自動的に分岐先が加減算されます。分岐先がマイナスになる場合は警告で削除の実施を選択できます。実施した場合、分岐先の修正を行う必要があります
貼り付け	記憶されている行がある場合に、選択されている範囲に貼り付けます 選択されていた行数が、記憶した行数よりも少ない場合は、貼り付けた後、後ろの行は上方にシフトされ、選択されていた行数が記憶した行数よりも多い場合は、下方にシフトし、255行を越えた部分は失われます 貼り付けにより上方/下方にシフトされる範囲に、分岐先を持つ動作種別は、自動的に分岐先が加減算されます。分岐先が 255 を越える場合は警告で貼り付けの実施を選択できます。実施した場合、分岐先の修正を行う必要があります
挿入	記憶されている行がある場合に、選択された最初の行の直前に記憶した行を挿入します 挿入した行数分、下方にシフトするため、255 行を越えた部分は失われます 挿入により下方にシフトされる範囲に、分岐先を持つ動作種別は、自動的に分岐先が加算されます。分岐先が 255 行を越える場合は警告で挿入の実施を選択できます。実施した場合、分岐先の修正を行う必要があります
クリア	選択された範囲の行を空白行に置き換えます 範囲内に分岐先を持つ命令があれば警告し、クリアを実施するかどうか選択できます
記憶行表示	最後にコピー、削除、クリアで記憶した行を表示します

4-5. 動作種別一覧

各動作種別の詳細については対象項目をご参照ください。

動作種別	内 容	ページ
モータ最大電流設定	モータ出力電流の上限と停止時のカレントダウン値を設定します	4-6-1項
位置決め完了待ち	待ちモードにより動作完了を待ちます	4-6-2項
時間・絶対位置移動	指定時間で絶対位置へ移動します	4-6-3項
電流・絶対位置移動	指定電流で絶対位置へ移動します	4-6-4項
速度・絶対位置移動	指定速度で絶対位置へ移動します	4-6-5項
絶対位置位置決め	指定時間で絶対位置まで加減速無しで移動します	4-6-6項
相対位置位置決め	指定時間で相対値分、加減速無しで移動します	4-6-7項
時間指定移動	指定時間で最高速度による移動を行います	4-6-8項
電流指定移動	指定電流で移動をし続けます	4-6-9項
速度指定移動	指定速度で移動をし続けます	4-6-10項
時間・相対位置移動	指定時間で相対値分、移動を行います	4-6-11項
電流・相対位置移動	指定電流で相対値分、移動を行います	4-6-12項
速度・相対位置移動	指定速度で相対値分、移動を行います	4-6-13項
位置情報セット	現在位置と目標位置をリセット、または現在位置を目標位置にセットします	4-6-14項
常時完了待ち設定	ポイントGO、スクリプト実行によるモータ動作の完了待ちを設定します	4-6-15項
ポイントGO	指定IDのポイントデータ番号を実行します	4-6-16項
ポイントGO完了待ち	ポイントGOの完了を待ちます	4-6-17項
スクリプト実行	指定IDのスクリプト番号を実行します	4-6-18項
スクリプト完了待ち	スクリプト実行の完了を待ちます	4-6-19項
スクリプト・コール	自軸の指定スクリプト番号を実行します	4-6-20項
スクリプト・リターン	スクリプト・コールを実行した次ステップに戻ります	4-6-21項
モータON/OFF	指定IDのモータON、モータOFFを設定します	4-6-22項
モータ停止	指定IDのモータを停止します	4-6-23項
強制停止	強制停止、または、他軸の強制停止解除を行います	4-6-24項
エラーリセット	発生したエラーの解除を行います	4-6-25項
時間待ち	指定した時間待ちます	4-6-26項
ジャンプ	同一スクリプト内の指定ステップへジャンプします	4-6-27項
個別I/O分岐	指定I/O番号が出力された時、指定ステップへ分岐します	4-6-28項
標準I/O分岐	指定監視パターンが、条件パターンになったら分岐します	4-6-29項
ループカウンタセット	指定カウンタ番号にカウント値をセットします	4-6-30項

ループカウンタ分岐	カウンタ番号の値から1を引いた結果が0でない時と、0の時によってそれぞれ分岐します	4-6-31項	
数値分岐	変数と数値が指定条件で一致した場合、分岐します	4-6-32項	
変数分岐	指定した2つの変数が指定条件の一致/不一致で分岐します	4-6-33項	
タイムアウト時間設定	指定時間後、分岐先に分岐します	4-6-34項	
変数代入	指定レジスタに変数、または数値を代入します	4-6-35項	
変数演算	指定レジスタの値と数値を演算して、結果をレジスタに代入します	4-6-36項	
情報取得	目標位置	指定IDの目標位置と、目標速度をレジスタへ格納します	4-6-37項
	現在位置	指定IDの現在位置、現在速度をレジスタへ格納します	
	電流指令値	指定IDの電流指令値と、現在偏差をレジスタへ格納します	
	動作情報	指定IDの動作ステータスをレジスタへ格納します	
	システムセンサ情報	指定IDの現在温度と、電源電圧、電流センサAD値をレジスタへ格納します	
	アナログ値	指定IDのADの入力値をレジスタへ格納します	
	デジタルI/O値	指定IDのI/O出力をレジスタへ格納します	
	変数情報	指定IDのレジスタ情報をレジスタへ格納します	
インポジション設定	目標位置到達と判断する範囲を設定します	4-6-38項	
モータ最大速度	モータの最大速度を設定します	4-6-39項	
加/減速レート設定	モータの加速/減速レートを設定します	4-6-40項	
モータ設定	モータの各ゲインを設定します	4-6-41項	
ソフトウェアリミット(プラス方向)	プラス方向のソフトウェアリミットを設定します	4-6-42項	
ソフトウェアリミット(マイナス方向)	マイナス方向のソフトウェアリミットを設定します	4-6-43項	
オーバートラベル設定	オーバートラベル発生時の動作についての設定をします	4-6-44項	
デジタル出力切り替え	指定IDにI/Oを出力します	4-6-45項	
ターゲットID指定	CAN1コマンド送信で出力するIDを設定します	4-6-46項	
CAN1コマンド送信	ターゲットIDで指定したIDにデータを送信します	4-6-47項	
ラベル	ラベルを表示させます	4-6-48項	
スクリプト終了	スクリプトプログラムの最後に入力します	4-6-49項	

4-6. 動作種別詳細

データ	動作種別 No	1	2	3	4	5
	動作種別	入力項目①	入力項目②	入力項目③	入力項目④	入力項目⑤
	No	1Byte	1Byte	1Byte	1Byte	1Byte
選択	単位	*	*	*	*	*
	設定範囲	*~*	*~*	*~*	*~*	*~*
説明	動作種別の説明です 入力項目についての説明もこの欄に記載します					
関連動作種別	説明している動作種別と組合せて使用する動作種別です					

4-6-1. モータ最大電流設定

データ	動作種別 No	1	2	3	4	5
	20	電流上限値		オート・カレント・ダウン		
	単位	%		%		
	設定範囲	1~初期値		0~100		
説明	<p>モータ初期設定とは別にモータ出力電流の上限値の設定と、停止時のカレントダウン値を設定します</p> <p>カレントダウン値を低く設定することで、モータや SEED Driver の発熱を抑えることができます</p> <p>電流上限値を低すぎる値に設定した場合、モータが駆動せずにモータ異常を発生させることがあるのでご注意ください</p> <p>モータ最大電流の初期値については、各アクチュエータの取扱説明書をご参照ください</p> <p>この動作種別は各スクリプトの始めに必ず設定してください</p>					
関連動作種別						

4-6-2. 位置決め完了待ち

データ	動作種別 No		1	2	3	4	5
		60		待ちモード	時間		分岐先
データ	選択	単位	00:動作時間	(×100)ms		ステップ	
		設定範囲	01:インポジション 02:次ステップ	0~65535		1~255	
説明			<p>待ちモードにより前に設定された関連動作種別の動作完了を待ちます 動作種別を複数使用する場合は同数の「位置決め完了待ち」が必要になります</p> <p>待ちモードが動作時間の場合、関連動作種別の動作が完了するのを待ちます インポジションの場合、指定時間内に関連動作種別の動作を完了できなければ、動作完了を待たずに分岐先にジャンプします</p> <p>次ステップの場合、位置決め完了待ちを設定していないときと同じ動作となり、関連動作種別の動作が完了するのを待たずに次ステップのプログラムを実行します</p> <p>また、「常時完了待ち」では関連動作種別の動作完了待ちをしません</p>				
関連動作種別			<p>「時間・絶対位置移動」 「電流・絶対位置移動」 「速度・絶対位置移動」 「絶対位置位置決め」 「相対位置位置決め」 「時間指定移動」 「電流指定移動」 「速度指定移動」 「時間・相対位置移動」 「電流・相対位置移動」 「速度・相対位置移動」</p>				

4-6-3. 時間・絶対位置移動

データ	動作種別 No		1	2	3	4	5
		64		数値/変数 選択	到達時間	目標位置	
データ	選択	単位	数値	ms	Pulse		
		設定範囲	変数 タイマー、 目標位置	0~65535	-2097152~2097151		
説明			<p>指定された到達時間で指定された目標位置へ移動を行います 到達時間内に目標位置まで移動ができない場合は、モータ設定で定めた最高速度で移動します</p> <p>変数のタイマー、目標位置を使用する場合、この動作種別の前に「変数代入」で、各変数に値を代入する必要があります</p> <p>次の行に「位置決め完了待ち」を設定することで動作完了を待ちます</p>				
関連動作種別			「位置決め完了待ち」 「変数代入」				

4-6-4. 電流・絶対位置移動

データ	動作種別 No	1	2	3	4	5
		65	出力電流		目標位置	
	単位	%		Pulse		
	設定範囲	0～初期値		-2097152～2097151		
説明	<p>指定された電流で指定された目標位置へモータ最大速度で移動を行います</p> <p>モータ初期設定で定めたモータ最大電流を超える場合は、固定設定の許容時間後、電流上限値で駆動します</p> <p>出力電流を低すぎる値に設定した場合、モータが駆動せずにモータ異常が発生する可能性があります</p> <p>モータ最大電流の初期値については、各アクチュエータの取扱説明書をご参照ください</p> <p>次の行に《位置決め完了待ち》を設定することで動作完了を待ちます</p>					
関連動作種別	《位置決め完了待ち》					

4-6-5. 速度・絶対位置移動

データ	動作種別 No	1	2	3	4	5
		66	速度		目標位置	
	単位	(×10)pps		Pulse		
	設定範囲	1～初期値		-2097152～2097151		
説明	<p>指定された速度で指定された目標位置へ移動を行います</p> <p>モータ初期設定で定めた最高速度を超えて駆動することはありません</p> <p>最高速度の初期値については、各アクチュエータの取扱説明書をご参照ください</p> <p>次の行に《位置決め完了待ち》を設定することで動作完了を待ちます</p>					
関連動作種別	《位置決め完了待ち》					

4-6-6. 絶対位置位置決め

データ	動作種別 No	1	2	3	4	5
		68	到達時間		目標位置	
	単位	ms		Pulse		
	設定範囲	0~65535		-2097152~2097151		
説明		<p>指定された時間で指定された目標位置まで加減速なしでサーボ ON 移動します 到達時間内に目標位置まで移動ができない場合は、モータ初期設定で定めた最高速度で移動します</p> <p>次の行に《位置決め完了待ち》を設定することで動作完了を待ちます</p>				
関連動作種別		《位置決め完了待ち》				

4-6-7. 相対位置位置決め

データ	動作種別 No	1	2	3	4	5
		67	到達時間		移動量	
	単位	ms		Pulse		
	設定範囲	1~65535		-2097152~2097151		
説明		<p>指定された時間で指定された移動量を加減速なしでサーボ ON 移動します 到達時間内に目標位置まで移動ができない場合は、モータ初期設定で定めた最高速度で移動します</p> <p>次の行に《位置決め完了待ち》を設定することで動作完了を待ちます</p>				
関連動作種別		《位置決め完了待ち》				

4-6-8. 時間指定移動

データ	動作種別 No	1	2	3	4	5
		6A	到達時間		回転方向	
選択	単位	ms		00:+		
	設定範囲	0~65535		01:-		
説明		<p>指定した到達時間まで指定方向へモータ初期設定で定めた最高速度で移動します</p> <p>次の行に《位置決め完了待ち》を設定することで動作完了を待ちます</p>				
関連動作種別		《位置決め完了待ち》				

4-6-9. 電流指定移動

データ	動作種別 No		1	2	3	4	5
	選 択	6B		出力電流		回転方向	
単位			%		00:+		
	設定 範囲		0~初期値		01:-		
説明			<p>指定した電流で指定方向へ、停止指令が出るまでモータ初期設定で定めた最高速度で移動します</p> <p>モータ初期設定で定めたモータ最大電流を超える場合は、固定設定の許容時間後、電流上限値で駆動します</p> <p>出力電流を低すぎる値に設定した場合、モータが駆動せずにモータ異常が発生する可能性があります</p> <p>モータ最大電流の初期値については、各アクチュエータの取扱説明書をご参照ください</p> <p>ステッピングモータ、マイクロステッピングモータの場合は「モータ最大電流設定」で指定した電流上限値で駆動します</p>				
関連動作種別							

4-6-10. 速度指定移動

データ	動作種別 No		1	2	3	4	5
	選 択	6C		速度		回転方向	
単位			(×10)pps		00:+		
	設定 範囲		1~初期値		01:-		
説明			<p>指定した速度で指定方向へ、停止指令が出るまで移動します</p> <p>モータ初期設定で定めた最高速度を超えて駆動することはありません</p> <p>最高速度の初期値については、各アクチュエータの取扱説明書をご参照ください</p>				
関連動作種別							

4-6-11. 時間・相対位置移動

データ	動作種別 No	1	2	3	4	5
	61	到達時間		移動量		
	単位	ms		Pulse		
	設定範囲	0~65535		-2097152~2097151		
説明	<p>指定された時間で指定された移動量の移動を行います</p> <p>到達時間内に目標位置まで移動ができない場合は、モータ初期設定で定めた最高速度で移動します</p> <p>次の行に《位置決め完了待ち》で動作完了を待ちます</p>					
関連動作種別	《位置決め完了待ち》					

4-6-12. 電流・相対位置移動

データ	動作種別 No	1	2	3	4	5
	62	出力電流		移動量		
	単位	%		Pulse		
	設定範囲	0~初期値		-2097152~2097151		
説明	<p>指定された電流で指定された移動量の移動をモータ最大速度で行います。</p> <p>モータ初期設定で定めたモータ最大電流を超える場合は、固定設定の許容時間後、電流上限値で駆動します</p> <p>出力電流を低すぎる値に設定した場合、モータが駆動せずにモータ異常を発生する可能性があります</p> <p>モータ最大電流の初期値については、各アクチュエータの取扱説明書をご参照ください</p> <p>次の行に《位置決め完了待ち》で動作完了を待ちます</p>					
関連動作種別	《位置決め完了待ち》					

4-6-13. 速度・相対位置移動

データ	動作種別 No	1	2	3	4	5
	63	速度		移動量		
	単位	(×10)pps		Pulse		
	設定範囲	1～初期値		-2097152～2097151		
説明	<p>指定された速度で指定された移動量の移動を行います</p> <p>モータ初期設定で定めた最高速度を超えて駆動することはありません</p> <p>最高速度の初期値については、各アクチュエータの取扱説明書をご参照ください</p> <p>次の行に《位置決め完了待ち》で動作完了を待ちます</p>					
関連動作種別	《位置決め完了待ち》					

4-6-14. 位置情報セット

データ	動作種別 No	1	2	3	4	5
	6F	位置情報	原点復帰フラグ			
選 択	00: 位置リセット 01: 現在位置 セット FF: 変更無し	00: RESET 01: SET				
説明	<p>位置リセットで現在位置と目標位置、偏差を0にリセット、現在位置セットで現在位置を目標位置にセットします。同時に原点復帰フラグのセット、リセットの設定が可能です。原点復帰フラグを RESET で原点復帰フラグの取り消し、SET で原点位置にフラグのセットを行います</p> <p>原点復帰フラグのみをセット・リセットする場合は位置情報を変更無しに設定します</p> <p>原点復帰フラグはスクリプト開始時にスライダが原点位置にあるかの判断をする場合に使用します。スライダが原点位置にない場合は、スクリプトを実行しないようなプログラムを組むことで誤動作を防ぐことができます</p>					
関連動作種別						

4-6-15. 常時完了待ち

データ	動作種別 No		1	2	3	4	5
	5B		ポイント Go	スクリプト			
選 択		01: ON 00: OFF	01: ON 00: OFF				
説明		<p>《ポイント Go》《スクリプト実行》によるモータ動作の完了待ちを設定します 設定後の次ステップからの全ての《ポイント Go》《スクリプト実行》に有効です</p> <p>《ポイント Go 完了待ち》《スクリプト完了待ち》とは併用して使用できません タイムアウト分岐、次ステップ、ループ先による完了待ちを設定する場合は《ポイント GO》《スクリプト実行》を設定する前に《常時完了待ち》を OFF にした動作種別を追加してください</p> <p>絶対位置移動、相対位置移動等の動作完了待ちは行いません</p>					
関連動作種別		《ポイント GO》《スクリプト実行》					

4-6-16. ポイントGO

データ	動作種別 No		1	2	3	4	5
	5D		ポイント 指定方法	ID	ポイント No	変数	開始ポイント
選 択		単位 ポイント番号 変数レジスタ ポイント範囲	00: 全軸 01: ID1 ~ 0E: ID14 EE: 自軸 FF: 他全軸	1~255	0A: レジスタ A ~ 0F: レジスタ F	1~255	1~255
説明		<p>指定された ID のポイント No.を実行します</p> <p>ポイント指定方法のポイント番号で、ポイント No.を 1 点駆動します 変数レジスタで、レジスタに格納されている数値のポイント No.を 1 点駆動します ポイント範囲で指定した範囲のポイント No.をサーボ ON 駆動で駆動します</p> <p>この動作種別の前に《常時完了待ち》、もしくは動作種別の後に《ポイント Go 完了待ち》を設定することで動作の完了を待ちます 《常時完了待ち》と《ポイント Go 完了待ち》は併用して使用できません</p>					
関連動作種別		《常時完了待ち》《ポイント GO 完了待ち》《変数代入》					

4-6-17. ポイントGO完了待ち

データ	動作種別 No		1	2	3	4	5
	5C		待ちモード	時間		分岐先	ループ先
選択	単位	00:位置決め 完了待ち	(×100)ms		ステップ	ステップ	
	設定 範囲	01:タイムアウト分岐 02:次ステップ 03:ループ先	1~65535		1~255	1~255	
説明	<p>設定した《ポイントGO》の動作完了を待ちます</p> <p>待ちモードが完了コマンドの場合、《ポイント GO》の動作完了を待ちます</p> <p>タイムアウト分岐の場合、指定時間内に《ポイント GO》の動作完了ができなければ、動作完了を待たずに分岐先にジャンプします</p> <p>次ステップの場合、《ポイント GO 完了待ち》を設定していないときと同じ動作になり、《ポイント GO》の動作完了を待たずに次ステップ以降のプログラムを実行します</p> <p>ループ先の場合、《ポイント GO》が完了するまで、ループ先のステップから《ポイント GO 完了待ち》までループします。ループさせるには《ポイント GO》から《ポイント GO 完了待ち》の間にループ先を設定する必要があります</p> <p>この動作種別は《常時完了待ち》とは併用できません</p> <p>タイムアウト分岐、次ステップ、ループ先による完了待ちを設定する場合は《ポイントGO》を設定する前に《常時完了待ち》をOFFにした動作種別を追加してください</p>						
関連動作種別	《ポイント GO》						

4-6-18. スクリプト実行

動作種別 No			1	2	3	4	5
データ	5F	引数 あり/なし	ID	スクリプト No.	引数		
	選択	単位	00:全軸 01:ID1 ~ 0E:ID14 EE:自軸 FF:他全軸	01:1 ~ 08:8			
		設定 範囲	引数あり 引数なし			-8388608~8388607	
説明		<p>指定された ID のスクリプト番号を実行します</p> <p>自軸、自軸の ID、全軸の《スクリプト実行》をした場合、この動作種別以降のスクリプトは実行されませんのでご注意ください</p> <p>自軸のスクリプト実行については《スクリプト・コール》を参照ください</p> <p>また、引数ありにして引数を入力すると指定された ID のレジスタ F に格納されます</p> <p>この動作種別の前に《常時完了待ち》、もしくは動作種別の後に《スクリプト完了待ち》を設定することで、実行したスクリプトの完了を待ちます</p> <p>《常時完了待ち》と《スクリプト完了待ち》は併用して使用できません</p>					
関連動作種別		《常時完了待ち》《スクリプト完了待ち》					

4-6-19. スクリプト完了待ち

動作種別 No		1	2	3	4	5
データ	5E	待ちモード	時間		分岐先	ループ先
	選択	単位	00: スクリプト完了	(× 100)ms	ステップ	ステップ
		設定 範囲	01: タイムアウト分岐 02: 次ステップ 03: ループ先	1 ~ 65535	1 ~ 255	1 ~ 255
説明		<p> ≪スクリプト実行≫の動作完了を待ちます ≪スクリプト実行≫のIDが自軸の場合、動作完了を待ちません 待ちモードが完了コマンドの場合、≪スクリプト実行≫が完了するのを待ちます タイムアウト分岐の場合、指定時間内に≪スクリプト実行≫が完了できなければ、動作完了を待たずに分岐先にジャンプします 次ステップの場合、≪スクリプト完了待ち≫を設定していないときと同じ動作になり、≪スクリプト実行≫の動作が完了するのを待たずに次ステップ以降のプログラムを実行します ループ先の場合、≪スクリプト実行≫が完了するまで、ループ先のステップから≪スクリプト完了待ち≫までループします。ループさせるには≪スクリプト実行≫から≪スクリプト完了待ち≫の間にループ先を設定する必要があります この動作種別は≪常時完了待ち≫とは併用できません タイムアウト分岐、次ステップ、ループ先による完了待ちを設定する場合、この動作種別の前に≪常時完了待ち≫を OFF にした動作種別を追加してください </p>				
関連動作種別		≪スクリプト実行≫				

4-6-20. スクリプト・コール

データ	動作種別 No	1	2	3	4	5
	7A	スクリプト No.				
選 択	01:1					
	~ 08:8					
説明	<p>自軸の指定したスクリプト番号を実行します</p> <p>指定したスクリプト番号の最後ステップに《スクリプト・リターン》を設定することで、スクリプトを実行後、《スクリプト・コール》をした次のステップから実行します</p> <p>この動作種別は指定したスクリプト内で、さらに《スクリプト・コール》を設定ことは出来ません</p> <p>レジスタに値が入力されている場合、《スクリプト・コール》先でも値を引き継いでレジスタを使用できます</p>					
関連動作種別	《スクリプト・リターン》					

4-6-21. スクリプト・リターン

データ	動作種別 No	1	2	3	4	5
	7B					
選 択						
説明	<p>スクリプトの最後に設定することでスクリプト実行後、《スクリプト・コール》の指令を出したスクリプトに戻ります</p> <p>指令を出した《スクリプト・コール》の次のステップからスクリプトを実行します</p> <p>この動作種別の前に《スクリプト終了》を設定すると、《スクリプト・コール》の指令を出したスクリプトには戻らず、スクリプトを終了します</p>					
関連動作種別	《スクリプト・コール》					

4-6-22. モータ ON/OFF

	動作種別 No	1	2	3	4	5
	データ	50	ID	モード		
選択		00:全軸 01:ID1 ~ 0E:ID14 EE:自軸 FF:他全軸	00:OFF 01:ON			
説明		指定したIDのモータON、モータOFFを設定します				
関連動作種別						

4-6-23. モータ停止

	動作種別 No	1	2	3	4	5
	データ	51	ID			
選択		00:全軸 01:ID1 ~ 0E:ID14 EE:自軸 FF:他全軸				
説明		指定した ID をモータ ON のまま、現在位置で停止します				
関連動作種別						

4-6-24. 強制停止

	動作種別 No	1	2	3	4	5
	データ	53	ID	Set / Reset		
選択		00:全軸 01:ID1 ~ 0E:ID14 EE:自軸 FF:他全軸	00:RESET 01:SET			
説明		指定したIDの強制停止を行います SETで強制停止を行い、RESETでは、他軸の強制停止解除を行います 自軸、自軸のID、全軸の強制停止解除はできません 強制停止解除では発生したエラーのリセットは行いません				
関連動作種別						

4-6-25. エラーリセット

データ	動作種別 No	1	2	3	4	5
	54	ID				
選択	00:全軸 01:ID1 ~ 0E:ID14 EE:自軸 FF:他全軸					
説明	発生したエラーのリセットを行います 《エラーリセット》では、強制停止の解除、位置情報のリセットは行いません					
関連動作種別						

4-6-26. 時間待ち

データ	動作種別 No	1	2	3	4	5
	79	時間				
	単位	ms				
	設定範囲	0~65535				
説明	指定した時間待ちます 時間待ちでは、駆動中のモータの停止はしません					
関連動作種別						

4-6-27. ジャンプ

データ	動作種別 No	1	2	3	4	5
	78	分岐先				
	単位	ステップ				
	設定範囲	1~255				
説明	同ースクリプト内の指定されたステップへジャンプします 分岐先がラベルであれば、ラベル名で指定することも可能です					
関連動作種別						

4-6-28. 個別 I/O 分岐

動作種別 No		1	2	3	4	5
データ	74	I/O No.	分岐先 Hi	分岐先 Low		
	選択	単位	ステップ	ステップ		
		設定範囲	00:I/O-0 01:I/O-1 02:I/O-2 03:I/O-3	1~255	1~255	
説明		指定したI/O番号の出力が H か L によって、指定ステップへ分岐します				
関連動作種別						

4-6-29. 標準 I/O 分岐

動作種別 No		1	2	3	4	5
データ	73	監視 4bit パターン	条件 4bit パターン	分岐先		
	選択	01:---*	00:LLLL	ステップ		
		02:--*-	01:LL LH			
		03:--**	02:LL HL			
		04:-*--	03:LL HH			
		05:-***	04:LH LL			
		06:-***	05:LH LH			
		07:****	06:LH HL			
		08:*---	07:LH HH			
		09:*--*	08:HL LL	1~255		
		0A:*-*-	09:HL LH			
		0B:***-	0A:HL HL			
		0C:**--	0B:HL HH			
		0D:**-*	0C:HH LL			
		0E:***-	0D:HH LH			
		0F:****	0E:HH HL			
			0F:HH HH			
説明		指定した監視パターンと、I/O0~3の条件パターンが同じになったら分岐します I/Oが異なる場合は次ステップを実行します 監視しているI/Oは*で示します この動作種別の前に《タイムアウト時間セット》を設定することで、I/Oが異なる場合、タイムアウトによる分岐が出来ます				
関連動作種別		《タイムアウト時間セット》				

4-6-30. ループカウンタセット

		動作種別 No	1	2	3	4	5
データ	選択	75	カウンタ No.	回数			
		単位	01:1	回			
		設定 範囲	~ 0A:10	0~65535			
説明		指定したカウンタNo.にループさせる回数を設定します この動作種別はループさせるプログラム範囲の最初に設定します ループさせるプログラムの最後には「ループカウンタ分岐」を設定することでプログラムがループします					
関連動作種別		「ループカウンタ分岐」					

4-6-31. ループカウンタ分岐

		動作種別 No	1	2	3	4	5
データ	選択	76	カウンタ No.	カウント中(>0) 分岐先	カウント中(=0) 分岐先		
		単位	01:1	ステップ	ステップ		
		設定 範囲	~ 0A:10	1~255	1~255		
説明		指定したカウンタNo.に設定されている値から1を引いて、結果が0でない時と、0の時によって、それぞれ指定した分岐先に分岐します 「ループカウンタセット」をループさせるプログラム範囲の最初に設定し、ループさせるプログラムの最後に、この動作種別を設定することで、プログラムがループします					
関連動作種別		「ループカウンタセット」					

4-6-32. 数値分岐

動作種別 No		1	2	3	4	5
71		レジスタ変数名	条件	数値		分岐先 TRUE
データ	単位	00:AD-0 01:AD-1 02:AD-2 (MC1A) 03:Z 相 0A:レジスタ A ~ 0F:レジスタ F 10:モータ情報 11:制御位置 12:目標位置 13:エンコーダ 14:指令電流 15:測定電流 16:タイマー 17:現在速度 18:偏差 19:原点復帰 フラグ 20:温度 21:カウンタ 1 ~ 2A:カウンタ 10	01:< 02:<= 03:= 04:>= 05:> 06:!=			ステップ
	設定 範囲			-32767~32767		1~255
説明		<p>指定した変数と指定した数値が、指定した条件で一致した場合に分岐します 条件が一致しない場合は次ステップを実行します</p> <p>レジスタ変数名の詳細は以下のとおりです モータ情報: (0:モータOFF、1:モータON、2:インポジション、3:カレントダウン 11:温度異常、12:モータ異常、13:OT停止、14:電圧異常、 20:ネットワーク異常) 制御位置:モータのあるべき現在位置 目標位置:現在設定されている目標位置 エンコーダ:実際の現在位置 指令電流:現在の指令電流 測定電流:現在流れている電流値 タイマー:スクリプト開始から現在の時間 現在速度:現在のスライダの駆動速度 偏差:制御位置とエンコーダの差 原点復帰:原点復帰フラグの有無 温度:CPUの周辺温度</p> <p>動作種別の前に《タイムアウト時間セット》を設定することで、条件が一致しない場合は、タイムアウトによる分岐が出来ます</p>				
関連動作種別		《タイムアウト時間セット》				

4-6-33. 変数分岐

動作種別 No		1	2	3	4	5
72		レジスタ変数名	条件	レジスタ変数名	分岐先 TRUE	分岐先 NOT
データ	単位	00:AD-0 01:AD-1 02:AD-2 (MC1A) 03:Z相 0A:レジスタA ~ 0F:レジスタF 10:モータ情報 11:制御位置 12:目標位置 13:エンコーダ 14:指令電流 15:測定電流 16:タイマー 17:現在速度 18:偏差 19:原点復帰 フラグ 20:温度 21:カウンタ1 ~ 2A:カウンタ10	01:< 02:<= 03:= 04:>= 05:> 06:!=	00:AD-0 01:AD-1 02:AD-2 (MC1A) 03:Z相 0A:レジスタA ~ 0F:レジスタF 10:モータ情報 11:制御位置 12:目標位置 13:エンコーダ 14:指令電流 15:測定電流 16:タイマー 17:現在速度 18:偏差 19:原点復帰 フラグ 20:温度 21:カウンタ1 ~ 2A:カウンタ10	ステップ	ステップ
	設定 範囲	1~255	1~255			
説明		<p>指定した2つのレジスタ・変数が指定した条件の一致/不一致で指定先に分岐します 変数の詳細は以下のとおりです</p> <p>モータ情報: (0:モータOFF、1:モータON、2:インポジション、3:カレントダウン 11:温度異常、12:モータ異常、13:OT停止、14:電圧異常、 20:ネットワーク異常)</p> <p>制御位置:モータのあるべき現在位置 目標位置:現在設定されている目標位置 エンコーダ:実際の現在位置 指令電流:現在の指令電流 測定電流:現在流れている電流値 タイマー:スクリプト開始から現在の時間 現在速度:現在のスライダの駆動速度 偏差:制御位置とエンコーダの差 原点復帰:原点復帰フラグの有無 温度:CPUの周辺温度</p>				
関連動作種別						

4-6-34. タイムアウト時間設定

データ	動作種別 No	1	2	3	4	5
	70	時間		分岐先		
単位	(× 100) ms		ステップ			
設定範囲	0 ~ 65535		1 ~ 255			
説明	<p>関連動作種別の前に設定することで、関連動作種別がの条件が一致しない場合に指定した時間後、指定された先に分岐します</p> <p>指定時間内に関連動作種別による分岐が行われた場合、 ≪タイムアウト時間セット≫で設定した分岐先にはジャンプしません</p>					
関連動作種別	≪標準 IO 分岐≫ ≪数値分岐≫ ≪変数分岐≫					

4-6-35. 変数代入

動作種別 No		1	2	3	4	5
データ	80	代入ソース	代入先レジスタ	変数	数値	
	選択	単位	0A:レジスタ A ～ 0F:レジスタ F	00:AD-0 01:AD-1 02:AD-2 (MC1A) 03:Z 相 0A:レジスタ A ～ 0F:レジスタ F 10:モータ情報 11:制御位置 12:目標位置	-8388608～8388607	
			変数 数値	10A:レジスタ A ～ 10F:レジスタ F 11:モータ情報 12:目標位置 13:エンコーダ 14:指令電流 15:測定電流 16:タイマー 17:現在速度 18:偏差 19:原点復帰 フラグ 20:温度 21:カウンタ 1 ～ 2A:カウンタ 10		
設定 範囲						
説明		<p>指定したレジスタに変数、または数値を代入します</p> <p>代入先の原点復帰フラグには数値のみ代入できます。確認は変数情報取得でできません</p> <p>代入先の目標位置とタイマーは代入することで、《時間・絶対位置移動》の変数に使用できます</p> <p>変数の詳細は以下のとおりです</p> <p>モータ情報: (0:モータOFF、1:モータON、2:インポジション、3:カレントダウン 11:温度異常、12:モータ異常、13:OT停止、14:電圧異常、 20:ネットワーク異常)</p> <p>制御位置:モータのあるべき現在位置 目標位置:現在設定されている目標位置 エンコーダ:実際の現在位置 指令電流:現在の指令電流 測定電流:現在流れている電流値 タイマー:スクリプト開始から現在の時間 現在速度:現在のスライダの駆動速度 偏差:制御位置とエンコーダの差 原点復帰:原点復帰フラグの有無 温度:CPUの周辺温度</p>				
関連動作種別		《時間・絶対位置移動》《ポイントGO》《数値分岐》《変数分岐》《変数演算》				

4-6-36. 変数演算

動作種別 No		1	2	3	4	5
81		代入先レジスタ	変数	演算子	数値	
データ	単位	0A:レジスタ A ～ 0F:レジスタ F	00:AD-0 01:AD-1 02:AD-2 (MC1A) 03:Z 相 0A:レジスタ A ～ 0F:レジスタ F 10:モータ情報 11:制御位置 12:目標位置 13:エンコーダ 14:指令電流 15:測定電流 16:タイマー 17:現在速度 18:偏差 19:原点復帰 フラグ 20:温度 21:カウンタ 1 ～ 2A:カウンタ 10	01:+ 02:- 03:* 04:/ 05:ビットテスト		
	設定範囲	0A:レジスタ A ～ 0F:レジスタ F 19:原点復帰 フラグ			-32767～32767	
説明		<p>指定した変数の値と入力した数値を演算し、結果を結果レジスタに代入します 結果は-8388608～8388607内の数値で表示されます 表示範囲を超える場合は正しい値が表示されませんのでご注意ください また、結果レジスタの原点復帰フラグは表示されません。変数情報取得でご確認ください 演算子のビットテストは変数に代入されている値を2進数で示した場合、数値に入力した値の桁が「0」または「1」かを判断します。ビットテストは24桁まで判断することが可能です</p> <p>動作種別の前に《変数代入》でレジスタに値を代入させる必要があります</p>				
関連動作種別		《変数代入》				

4-6-37. 情報取得

● 目標位置

	動作種別 No	1	2	3	4	5
	データ	41	ID			
選択		01:1 ~ 0E:14 EE: 自軸				
説明	指定したIDの目標速度をレジスタDへ、目標位置をレジスタEへ格納します レジスタD、Eに格納されていた値は削除され、目標速度、目標位置が上書きされます					
関連動作種別						

● 現在位置

	動作種別 No	1	2	3	4	5
	データ	42	ID			
選択		01:1 ~ 0E:14 EE: 自軸				
説明	指定したIDの現在速度をレジスタDへ、現在位置をレジスタEへ格納します レジスタD、Eに格納されていた値は削除され、現在速度、現在位置が上書きされます					
関連動作種別						

● 電流指令値

	動作種別 No	1	2	3	4	5
	データ	43	ID			
選択		01:1 ~ 0E:14 EE: 自軸				
説明	指定したIDの電流指令値をレジスタDへ、現在偏差をレジスタEへ格納します レジスタD、Eに格納されていた値は削除され、電流指令値、現在偏差が上書きされます					
関連動作種別						

● 動作情報

	動作種別 No	1				
	データ	44	ID			
選 択		01:1 ~ 0E:14 EE: 自軸				
説明	指定したIDの動作状態をレジスタEへ格納します レジスタEに格納されていた値は削除され、動作情報が上書きされます 動作状態の詳細 0: 停止、1: 駆動、2: 一時停止、3: 強制停止					
関連動作種別						

● システムセンサ情報

	動作種別 No	1	2	3	4	5
	データ	45	ID			
選 択		01:1 ~ 0E:14 EE: 自軸				
説明	指定したIDの現在温度をレジスタDへ、電流値をレジスタEへ格納します レジスタD、Eに格納されていた値は削除され、現在温度、電流値が上書きされます					
関連動作種別						

● アナログ値

	動作種別 No	1	2	3	4	5
	データ	47	ID	AD No.		
選 択		01:1 ~ 0E:14 EE: 自軸	00: AD-0 01: AD-1 02: AD-2 (MC1A) 03: Z 相			
説明	指定したIDの指定したADの入力値をレジスタEへ格納します レジスタEに格納されていた値は削除され、アナログ値が上書きされます					
関連動作種別						

● デジタル I/O 値

	動作種別 No	1	2	3	4	5
データ	48	ID				
	選 択	01:1 ~ 0E:14 EE: 自軸				
説明	指定したIDのI/O値をレジスタEへ格納します レジスタEに格納されていた値は削除され、デジタル I/O 値が上書きされます					
関連動作種別						

● 変数情報

	動作種別 No	1	2	3	4	5
	4A	ID	変数			
データ	選択	01:1 ~ 0E:14 EE:自軸	00:AD-0 01:AD-1 02:AD-2 (MC1A) 03:Z相 0A:レジスタA ~ 0F:レジスタF 10:モータ情報 11:制御位置 12:目標位置 13:エンコーダ 14:指令電流 15:測定電流 16:タイマー 17:現在速度 18:偏差 19:原点復帰 フラグ 20:温度 21:カウンタ1 ~ 2A:カウンタ10			
説明	<p>指定したIDの選択したレジスタの値をEへ格納します レジスタEに格納されていた値は削除され、変数情報が上書きされます</p> <p>未接続のIDもしくは未定義の変数が選択された場合は応答を待ち続けるため、スク립トが終了しても「実行中」というエラーが発生する場合があります</p> <p>この動作種別の前に《タイムアウト時間設定》を設定することが出来ます</p>					
関連動作種別						

4-6-38. インポジション設定

データ	動作種別 No	1	2	3	4	5
	23	パルス幅				
単位	Pulse					
設定範囲	1~65535					
説明	目標位置到達と判断する範囲をモータ初期設定とは別に設定することが可能です モータ初期設定と異なる場合、スクリプトで設定した値を優先します					
関連動作種別						

4-6-39. モータ最大速度

データ	動作種別 No	1	2	3	4	5
	21	速度				
単位	(×10)PPS					
設定範囲	1~初期値					
説明	モータの最大速度をモータ初期設定とは別に設定することが可能です モータ初期設定と異なる場合、スクリプトで設定した値を優先します 初期値については、各アクチュエータの取扱説明書をご参照ください					
関連動作種別						

4-6-40. 加/減速レート設定

データ	動作種別 No	1	2	3	4	5
	24	加速レート			減速レート	
単位	(×10PPS/S)		(×10PPS/S)			
設定範囲	1~65535		1~65535			
説明	各種モータの加速/減速レートをモータ初期設定とは別に設定することが可能です モータ初期設定と異なる場合、スクリプトで設定した値を優先します					
関連動作種別						

4-6-41. モータ設定

データ	動作種別 No	1	2	3	4	5
	25	初期起動速度		ゲイン		連続補正
単位	ST: (×10)pps DC: (/1000)		(/1000)		(/10)%	
設定範囲	1~65535		0~65535		0~255	
説明	<p>通常使用しません</p> <p>変更した場合は、モータの駆動に支障をきたす恐れがありますのでご注意ください</p> <p>モータ初期設定とは別に、この動作種別でも初期起動速度、ゲイン、連続補正の設定が可能です</p> <p>モータ初期設定と異なる場合、スクリプトで設定した値を優先します</p>					
関連動作種別						

4-6-42. ソフトウェアリミット(プラス方向)

データ	動作種別 No	1	2	3	4	5
	26	プラス方向位置				
単位	Pulse					
設定範囲	-2097152~2097151					
説明	<p>プラス方向のソフトウェアリミットをモータ初期設定とは別に設定が可能です</p> <p>モータ初期設定と異なる場合、スクリプトで設定した値を優先します</p>					
関連動作種別						

4-6-43. ソフトウェアリミット(マイナス方向)

データ	動作種別 No	1	2	3	4	5
	27	マイナス方向位置				
単位	Pulse					
設定範囲	-2097152~2097151					
説明	<p>マイナス方向のソフトウェアリミットをモータ初期設定とは別に設定が可能です</p> <p>モータ初期設定と異なる場合、スクリプトで設定した値を優先します</p>					
関連動作種別						

4-6-44. オーバートラベル設定

動作種別 No		1	2	3	4	5
データ	14	オーバートラベル	マイナス方向 I/O No.	プラス方向 I/O No.	出力	
	選択	00:無効 01:有効	00:I/O-0 ~ 03:I/O-3	00:I/O-0 ~ 03:I/O-3	00:L 01:H	
説明		<p>基本設定のエラー時動作の OT が無効以外のときに使用可能です オーバートラベル発生時の動作についての基本設定とは別に設定することが可能です 基本設定と異なる場合、スクリプトで設定した内容を優先します</p>				
関連動作種別						

4-6-45. デジタル出力切り替え

動作種別 No		1	2	3	4	5	
データ	55	ID	I/O No.	出力	点滅時間		
	選択	単位	00:全軸 01:ID1 ~	00:I/O-0 ~ 03:I/O-3	00:L 01:H		ms
		設定 範囲	0E:ID14 EE:自軸 FF:他全軸	もしくは、 数値入力 (10~2F)	02:点滅		1~65535
説明		<p>指定した ID の I/O No.に出力します 基本設定の標準 IO 設定が『出力』に設定されている場合のみ設定可能です 未接続の ID もしくは未定義の I/O No.が選択された場合は応答を待ち続けるため、スクリプトが終了しても「実行中」というエラーが発生する場合があります この動作種別の前に「タイムアウト時間設定」を設定することができます 数値入力はオプション品の外部入出力モジュールを使用時に、有効になります。 通常は使用しません。</p>					
関連動作種別							

4-6-46. ターゲットID指定

動作種別 No		1	2	3	4	5
データ	90	ID	コマンド			
	選択	単位	00:全軸 01:ID1 ~			
		設定範囲	0E:ID14 EE:自軸 FF:他全軸			
説明		≪CAN1コマンド送信≫と併用し、コマンドによる動作指令が可能です ≪CAN1コマンド送信≫で実行するIDを設定します この動作種別の直後のステップに≪CAN1コマンド送信≫を設定してください コマンド欄の値は、各動作種別詳細の動作種別 No.をご確認ください				
関連動作種別		≪CAN1 コマンド送信≫				

4-6-47. CAN1 コマンド送信

動作種別 No		1	2	3	4	5
データ	91	文字				
	単位	データ				
	設定範囲					
説明		≪ターゲットID指定≫で指定したIDに文字列を送信します この動作種別の直前のステップに≪ターゲットID指定≫を設定してください 文字列は、各動作種別詳細のデータでご確認ください 空欄には00を入力してください データは16進数での入力になります この動作種別のみを使用する場合は、英数字 5 文字まで入力可能です				
関連動作種別		≪ターゲット ID 指定≫				

4-6-48. ラベル

データ	動作種別 No	1	2	3	4	5
	77	ラベル				
	単位	5文字				
	設定範囲					
説明	プログラムを読みやすくするためのコメントを表示させます 動作種別に分岐先がある場合、分岐先にラベル名を入力することが可能です					
関連動作種別						

4-6-49. スクリプト終了

データ	動作種別 No	1	2	3	4	5
	7F					
	単位					
	設定範囲					
説明	スクリプトプログラムの最後に入力します この動作種別以降にプログラムを入力しても実行されません					
関連動作種別						

4-7. ポイントデータ操作方法

最大 14 軸のポイントデータの編集、動作を一度に行うことができます。

共通操作パネル

各 ID 操作パネル

全 ID のポイントデータ
一括スクロール機能

ID	No.	位置	時間
ID 1	1	0	0
	2	0	0
	3	0	0
	4	0	0
	5	0	0
	6	0	0
	7	0	0
	8	0	0
	9	0	0
	10	0	0
	11	0	0
	12	0	0
	13	0	0
	14	0	0
	15	0	0
	16	0	0
	17	0	0

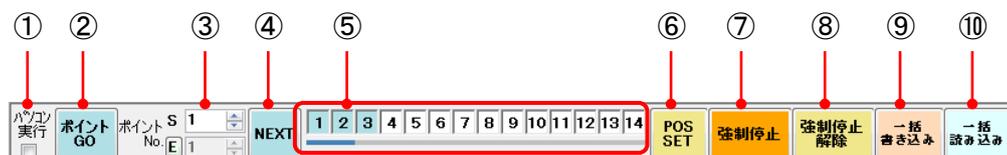
ID	No.	位置	時間
ID 2	1	0	0
	2	0	0
	3	0	0
	4	0	0
	5	0	0
	6	0	0
	7	0	0
	8	0	0
	9	0	0
	10	0	0
	11	0	0
	12	0	0
	13	0	0
	14	0	0
	15	0	0
	16	0	0
	17	0	0

ID	No.	位置	時間
ID 3	1	0	0
	2	0	0
	3	0	0
	4	0	0
	5	0	0
	6	0	0
	7	0	0
	8	0	0
	9	0	0
	10	0	0
	11	0	0
	12	0	0
	13	0	0
	14	0	0
	15	0	0
	16	0	0
	17	0	0

ID	No.	位置	時間
ID 4	1	0	0
	2	0	0
	3	0	0
	4	0	0
	5	0	0
	6	0	0
	7	0	0
	8	0	0
	9	0	0
	10	0	0
	11	0	0
	12	0	0
	13	0	0
	14	0	0
	15	0	0
	16	0	0
	17	0	0

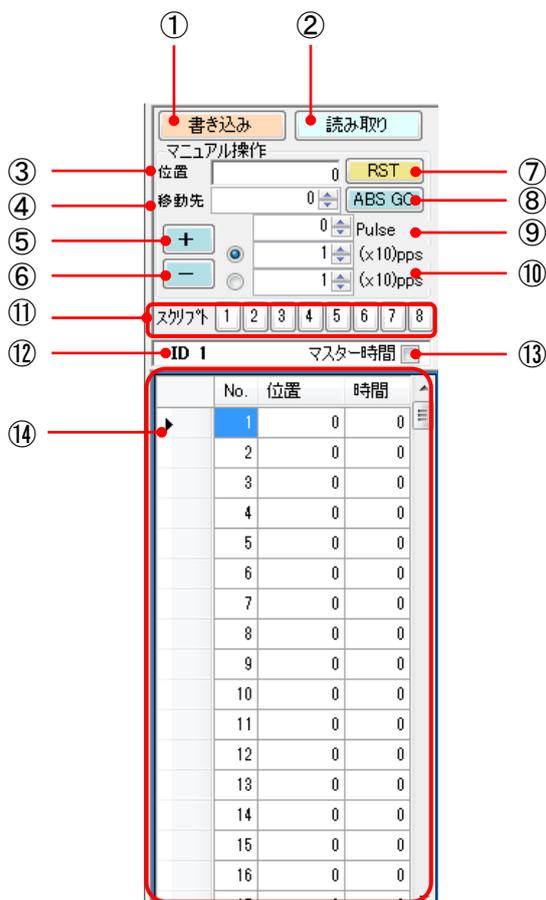
ID	No.	位置	時間
ID 5	1	0	0
	2	0	0
	3	0	0
	4	0	0
	5	0	0
	6	0	0
	7	0	0
	8	0	0
	9	0	0
	10	0	0
	11	0	0
	12	0	0
	13	0	0
	14	0	0
	15	0	0
	16	0	0
	17	0	0

< 共通操作パネル >

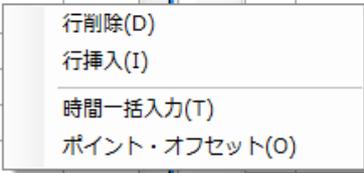
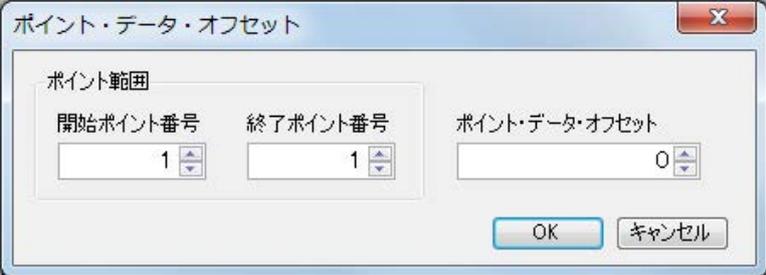


1	パソコン実行	チェックを入れると、書き込みを行わずに入力したポイントの実行が可能になります
2	「ポイント GO」	選択された ID の S(:スタート)ポイントに入力されたポイントに移動します
3	ポイント No.	駆動させるポイント番号の指定をします 「E」ボタンをクリックで、S(:スタート)ポイントから E(:エンド)ポイントまで、連続で駆動可能です
4	「NEXT」	ポイント No.の S(:スタート)ポイントに表示されている次のポイント番号に移動します
5	ID 表示	接続されている SEED Driver の ID は水色に表示されます(SEED MS が接続されている場合は緑色に表示されます) 数字のクリックで ID の選択・解除ができ、選択中の ID は青いアンダーラインが表示されます。ID は複数軸の選択が可能です。複数軸の選択をした場合、複数軸同時に駆動します
6	「POS SET」	選択された ID の指定されたポイントデータテーブルのセルに現在位置をセットし、指定されたポイントナンバーのみ書き込みを行います
7	「強制停止」	実行中の動作をただちに停止し、全てのモータを励磁オフします
8	「強制停止解除」	強制停止を解除します
9	「一括書き込み」	選択されている ID のポイントデータを SEED Driver に一括で書き込みます
10	「一括読み込み」	選択されている ID のポイントデータを SEED Driver から一括で読み込みます

<各 ID 操作パネル>



1	「書き込み」	対象の ID にポイントデータの書き込みを行います
2	「読み取り」	対象の ID からポイントデータの読み込みを行います
3	位置	現在位置を表示します
4	移動先	目標絶対位置を入力します
5	「+」	指定した相対距離を、指定した速度でプラス方向に移動します
6	「-」	指定した相対距離を、指定した速度でマイナス方向に移動します
7	「RST」	現在位置、移動先をゼロに設定します
8	「ABS GO」	指定した目標絶対位置まで、指定した速度で移動します
9	Pulse (距離)	移動させたい相対距離を入力します
10	(×10)PPS (速度)	JOG 動作時の速度を入力します。2 パターンの速度を入力できます
11	スクリプト	番号のクリックで、対象 ID のスクリプト番号の実行を行います
12	ID	対象の ID 番号を表示します
13	マスター時間	チェックを入れると対象 ID のポイントデータ時間が全ての ID のポイントデータ時間に反映されます

14	<p>ポイントデータテーブル</p>	<p>最大 255 ポイントのポイントデータを編集が可能です</p> <p>ポイントデータテーブル上で右クリックをすると以下の画面が表示されます</p>  <p>行削除: 選択しているポイント番号のポイントと時間を削除します</p> <p>行挿入: 選択しているポイント番号の前のポイント番号にポイントと時間を挿入します</p> <p>時間一括入力: 選択で以下の画面が表示されます</p> <p style="padding-left: 40px;">選択している ID の 255 ポイント全てに設定した値を入力します</p> <p style="padding-left: 40px;">入力範囲は、0~65535 になります</p>  <p>ポイント・オフセット: 選択で以下の画面が表示されます</p> <p style="padding-left: 40px;">指定の範囲のポイントをおffset可能です</p> <p style="padding-left: 40px;">入力範囲は、ソフトウェアリミットと同じ範囲になります</p> <p style="padding-left: 40px;">ソフトウェアリミットの範囲はモータ初期設定をご確認ください</p> 
----	--------------------	---

4-8. ファイルの保存と読み込み

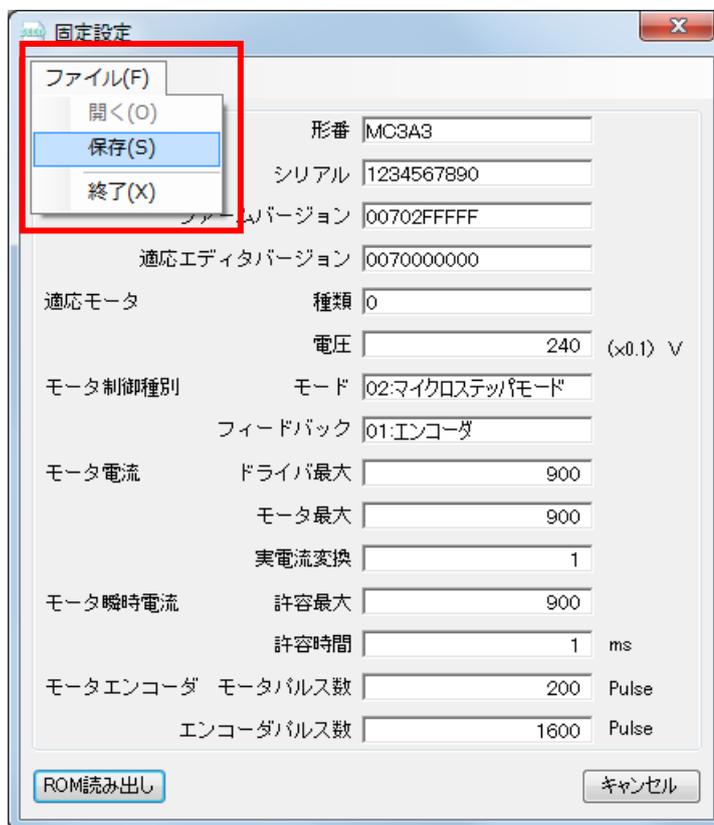
固定設定、基本設定、モータ初期設定、スクリプト、ポイントデータはファイルに保存、保存したファイルからの読み込みが可能です。

4-8-1. ファイルの保存

各設定画面、起動画面、ポイントデータ編集画面の「ファイル」からファイルへ保存が可能です。

1) 設定の保存

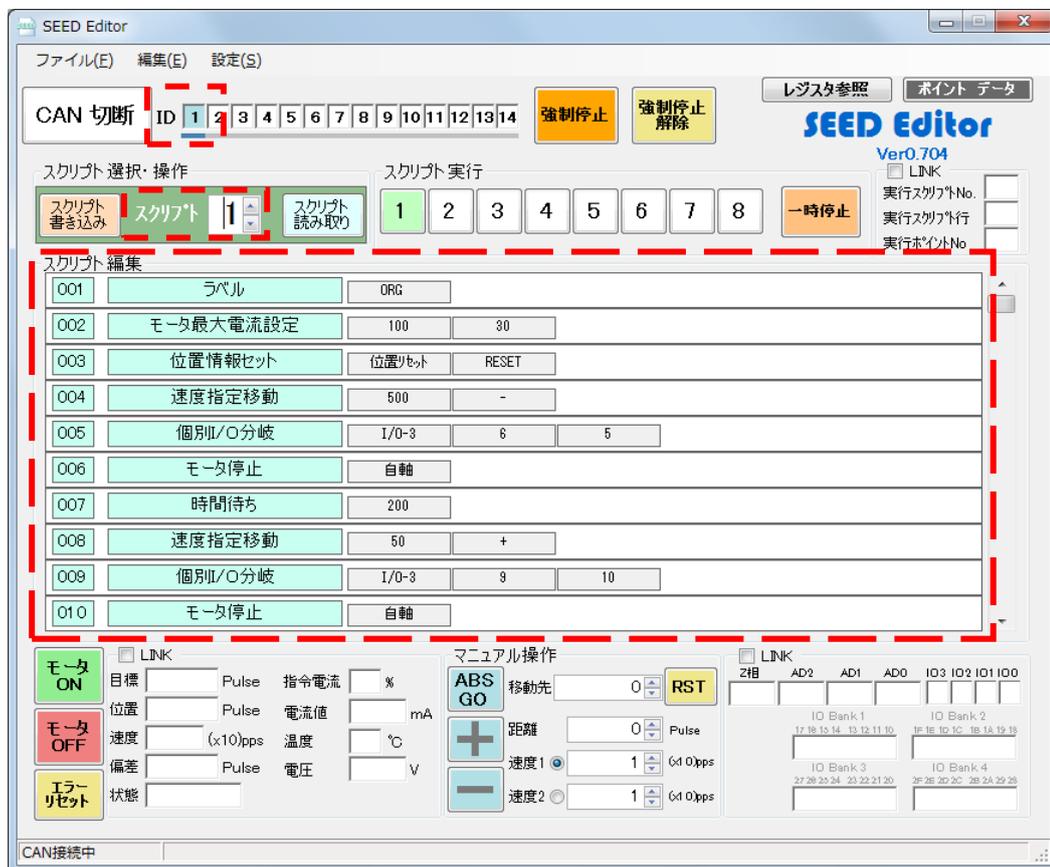
固定設定、基本設定、モータ初期設定は各設定画面から保存できます。



2) スクリプトの保存

起動画面で保存したいIDのスクリプト番号を選択し、スクリプトを表示します。

この時スクリプト編集に表示された内容を保存します。



次に、「ファイル」⇒「ファイルへ保存」で保存ができます。

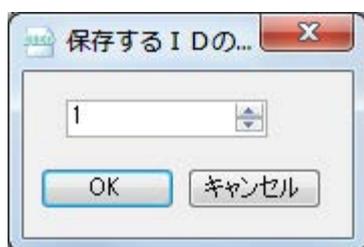


3) ポイントデータの保存

ポイントデータ編集画面の「ファイル」⇒「ファイルへ保存」を選択します。



下図のダイアボックスが表示されるので、保存したい ID 番号を選択し、保存を行います。スクリプトと同様に表示されている内容が保存されます。



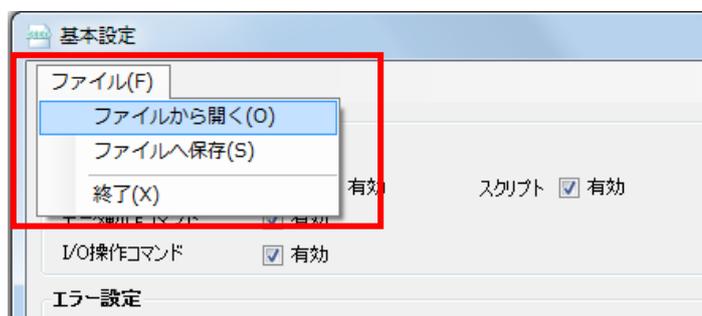
4-8-2. ファイルからの読み込み

各設定画面、起動画面、ポイントデータ編集画面の「ファイル」から「ファイルから開く」で読み込みが可能です。読み込んだ内容は **SEED Driver** には書き込まれていません。実行する場合は、必ず、書き込みを行ってください。

1) 設定の読み込み

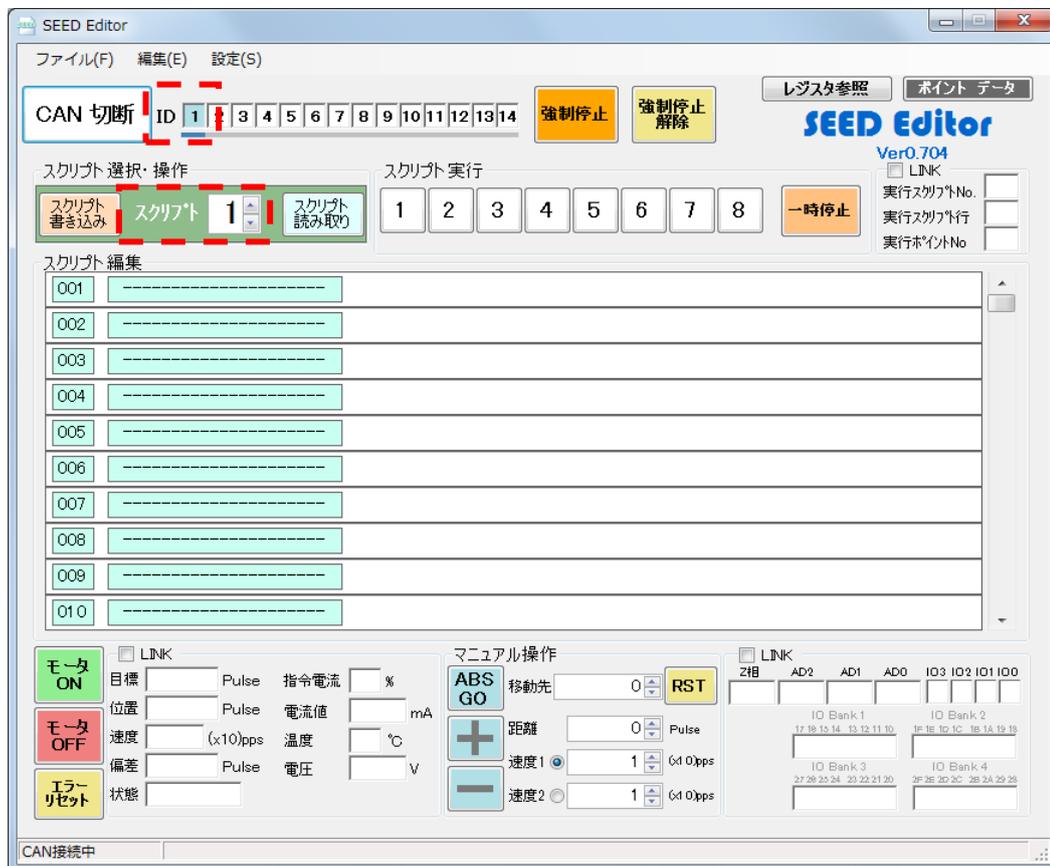
固定設定、基本設定、モータ初期設定は各設定画面から読み込みができます。

ただし、固定設定の読み込みは CAN 未接続時のみ可能です。



2) スクリプトの読み込み

起動画面でファイルから読み込みを行う ID のスクリプト番号を表示させます。



次に、「ファイル」⇒「ファイルから開く」で読み込みができます。

読み込む前に作成したスクリプトがあった場合は削除されます。



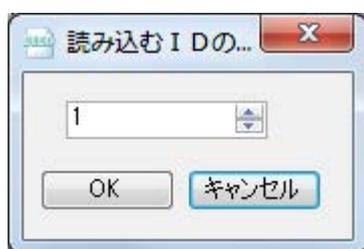
3) ポイントデータの読み込み

ポイントデータ編集画面の「ファイル」⇒「ファイルから開く」を選択します。



下図のダイアボックスが表示されるので、ファイルからの読み込みを行う ID 番号を選択します。

読み込む前に作成したポイントデータがあった場合は削除されます。



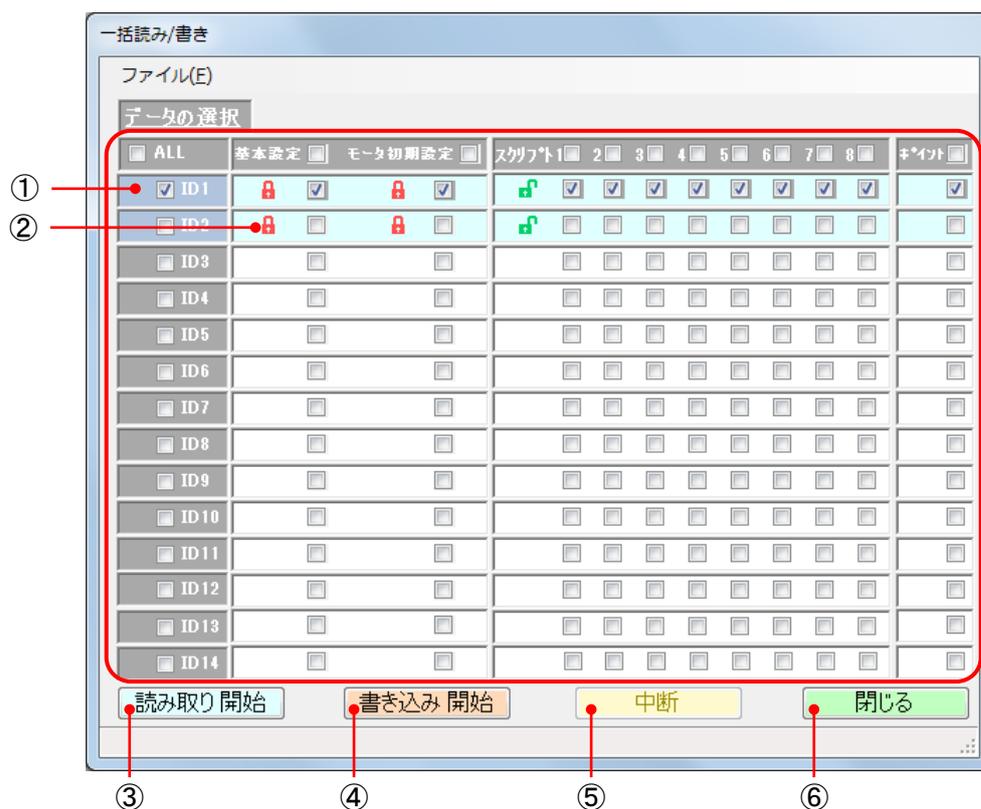
4-8-3. 一括読み/書き

起動画面、ポイントデータ編集画面から、基本設定、モータ初期設定、全スクリプト、ポイントデータのファイル保存、ファイルからの読み込み、**SEED Driver** への書き込み、**SEED Driver** からの読み取りが可能です。

固定設定については一括保存、一括読み込みのみ可能です。

下図の方法で一括読み/書きが開きます。

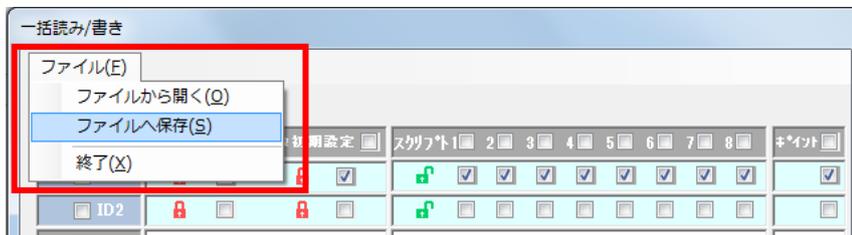




1	データの選択	<p>接続されている ID は水色になります。(図では ID1、ID2 が接続されています) データの送受信を行うものにチェックを入れて使用します</p> <p>ALL 全てのチェックボックスのチェック、チェック解除をします</p> <p>ID1～ID14 各 ID の基本設定、モータ初期設定、スクリプト 1～8、 ポイントデータのチェック、チェック解除をします</p> <p>基本設定 全 ID の基本設定のチェック、チェック解除をします</p> <p>モータ初期設定 全 ID のモータ初期設定のチェック、チェック解除をします</p> <p>スクリプト 1～8 全 ID のスクリプト 1～8 のチェック、チェック解除をします</p> <p>ポイント 全 ID のポイントデータのチェック、チェック解除をします</p>
2	ロック・ロック解除	<p>赤色はロック中、緑色はロック解除中を示しています</p> <p>マークをクリックで各設定のロック・ロック解除ができます</p> <p>ロック中は書き込みを行っても書き込まれません</p>
3	「読み取り開始」	チェックボックスで選択したデータを接続された SEED Driver から読み取り開始します
4	「書き込み開始」	チェックボックスで選択したデータを接続された SEED Driver に書き込み開始します
5	「中断」	一括のデータ操作中に有効になり、操作を中断することができます
6	「閉じる」	一括読み/書きの画面を閉じます

1) 一括保存

「ファイル」⇒「ファイルへ保存」をすると、一括読み書きで選択した内容を保存します。



スクリプト、ポイントデータは **SEED Editor** のメイン画面に表示されている内容を保存します。

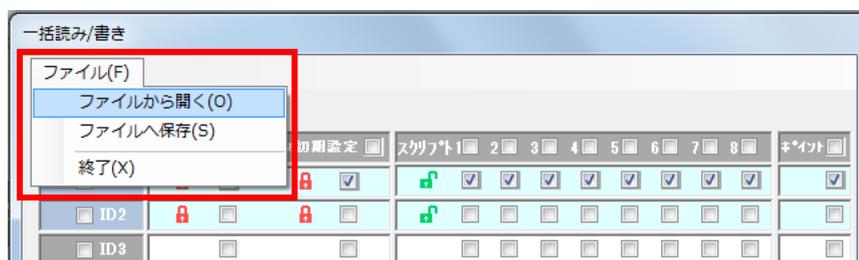
SEED Driver に書き込まれている内容を保存する場合は一度、読み取りを行ってから保存してください。

一括保存では保存場所のみ指定してください。指定場所に下記ファイルの保存を行います。

ファイル名	ファイル名詳細
ID**_SNo.*****	ID 番号_シリアル番号(10桁)
ID**_FixParam	ID 番号_固定設定
ID**_BaseParam	ID 番号_基本設定
ID**_MotorParam	ID 番号_モータ初期設定
ID**_PointData	ID 番号_ポイントデータ
ID**_Sc* ***** (ID**_Sc*)	ID 番号_スクリプト番号_ラベル (ラベルを設定していない場合)

2) 一括読み込み

「ファイル」⇒「ファイルから開く」をすると、保存されたファイルから開きます。



一括で開く場合は、一括保存で指定したフォルダを選択してください。

「ID**_SNo.*****」を選択しても読み込まれません。

また、読み込んだ内容は **SEED Driver** に書き込まれていません。実行する場合は、書き込みを行ってください。

4-9. スクリプトの印刷

下図の方法でスクリプトの印刷について表示されます。



選択している ID の表示されているスクリプトについて印刷の設定が可能です。各設定の印刷については『4-2-5. 各設定の印刷』をご参照ください。

項目	内容
選択範囲設定	印刷したいスクリプトの範囲を指定します
ページ設定	用紙サイズ、余白の設定を行います 印刷の向きについては、「横」を選択してください 「縦」では動作種別によって表示できない場合があります 「縦」で印刷する場合は、事前に「印刷プレビュー」で印刷内容の確認を行ってください
印刷	スクリプトの印刷の実行を行います
印刷プレビュー	スクリプトの印刷プレビューの表示をします

5. 実行例

実際に **SEED Editor** を使用した実行例です。実行例に準じてモータを駆動させてください。
また、モータを動作させる場合は、安全に十分配慮してください。正常に動作できない場合は、THK までお問い合わせください。

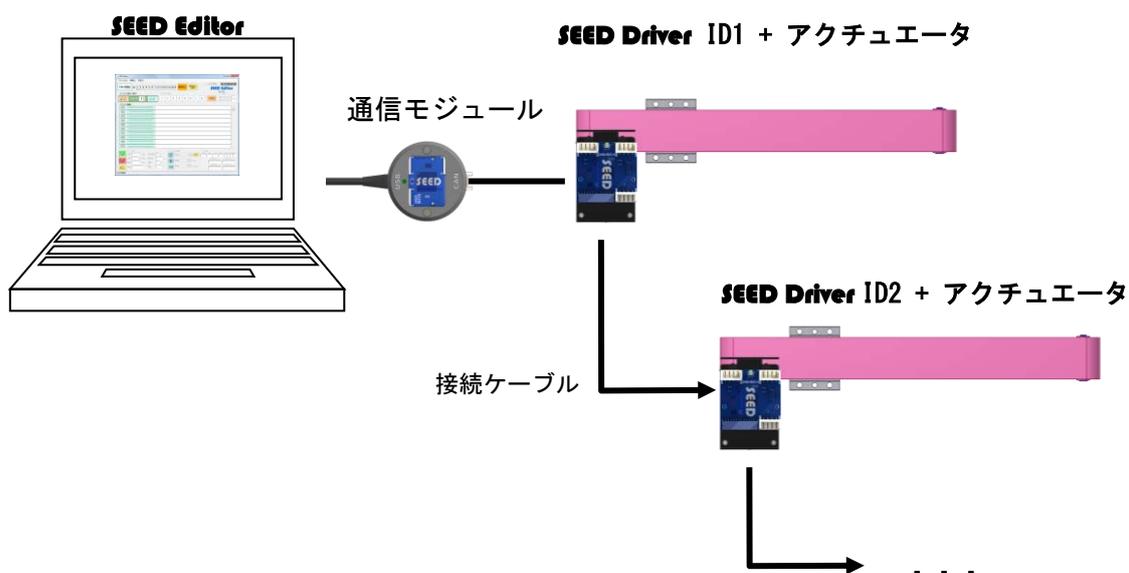
複数軸接続する場合、各 ID の通信時間は、各 ID に指令を出し、各 **SEED Driver** からの返信のときに各 IDms の遅れが発生します。

<SEED Driver の接続>

モータを駆動させる時は、必ず **SEED Driver** の接続を行ってください。

- 1) アクチュエータ、**SEED Driver**、通信モジュール、PC を接続します。
接続末端のアクチュエータに終端コネクタを接続してください。

パソコン通信ソフトウェア



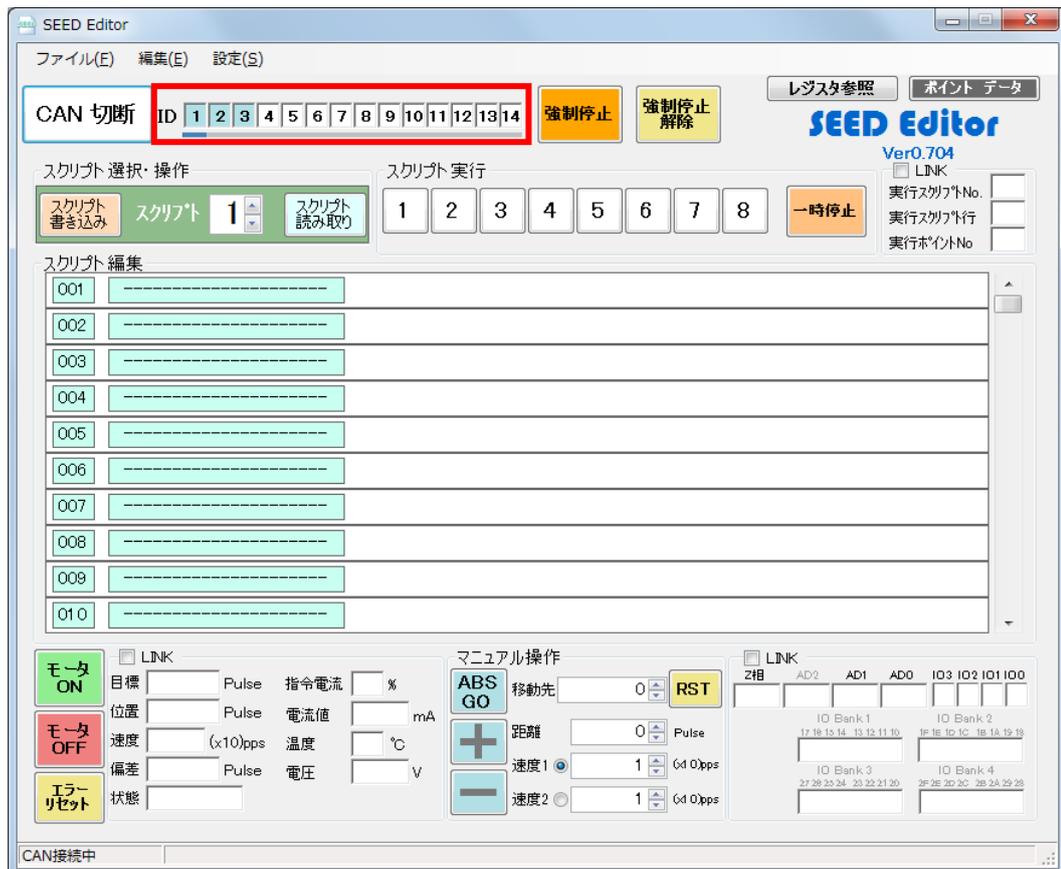
- 2) **SEED Driver** に電源を投入後、**SEED Editor** を起動します。

- 3) **SEED Driver** の起動後（LED が緑色の点滅を始めたら）、「CAN 接続」をクリックします。

SEED Driver の起動が終わる前に接続をすると不具合が起こる原因になります。



- 4) 接続した **SEED Driver** の ID が水色になります（複数の **SEED Driver** を接続した場合、**SEED Driver** の数だけ ID の色が変わります。同一の ID を使用していないか確認してください。図の場合 ID1~3 を接続中で、ID1 が選択されています）



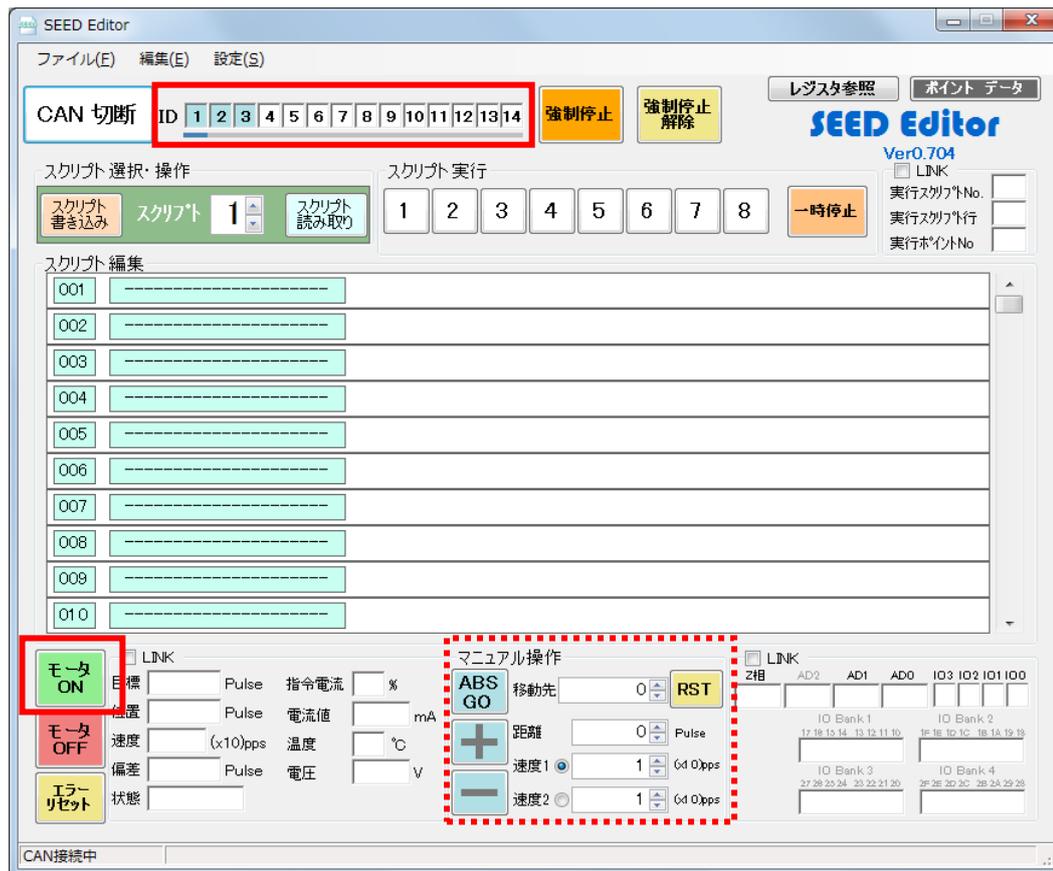
5-1. マニュアル操作による実行例

駆動させる ID を選択してください。

選択した ID 番号の下には青色のバーが表示されます。

また、この実行例ではマニュアル操作部を使用します。

駆動させる前には必ず、『モータ ON』をしてください。



<+方向に速度 100PPS で距離 8000Pulse 移動>

- 距離に『8000』、速度 1（もしくは速度 2）に『100』を入力後、「+」をクリックします。（速度 2 を使用する場合は、速度 2 を選択してから「+」をクリックしてください）



<←方向に速度 2000PPS で距離 5000Pulse 移動>

- 距離に『5000』、速度 1（もしくは速度 2）に『200』を入力後、「-」をクリックします。（速度 2 を使用する場合は、速度 2 を選択してから「+」をクリックしてください）



<速度 1000PPS で絶対値 100Pulse に移動>

- 目標に『100』、速度 1（もしくは速度 2）に『100』を入力後、「ABS GO」をクリックします。（速度 2 を使用する場合は、速度 2 を選択してから「+」をクリックしてください）



<現在位置情報をリセット>

- 「RST」をクリックします。目標が『0』になることを確認します。



5-2. ポイントデータ操作による実行例

ポイントデータ編集画面で行ってください。

ポイントデータ編集画面は「ポイントデータ」をクリックで開きます。



- 一軸での操作

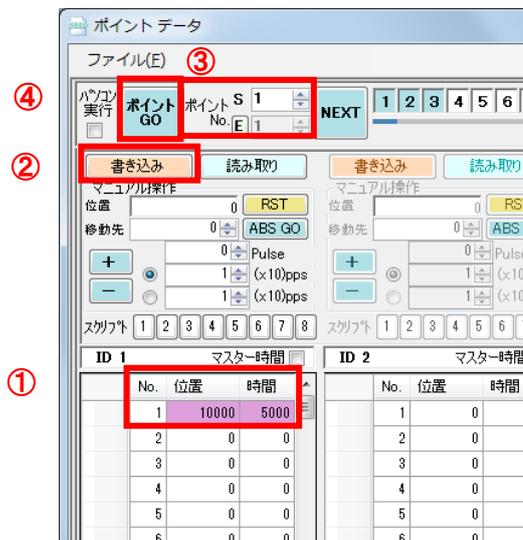
駆動させる ID を 1 つ選択し、行ってください。選択した ID 操作パネルを使用します。

駆動させる前には必ず、起動画面で『モータ ON』をしてください。



<絶対値 10000Pulse に時間 5000ms で移動>

- 1) No.1 の位置に『10000』、時間に『5000』を入力します
- 2) 「書き込み」をクリックします
- 3) ポイント No.を『1』に設定します
- 4) 「ポイント Go」をクリックします



<絶対値 10000Pulse 時間 5000ms で移動後、絶対値 2500Pulse に時間 2000ms で移動>

- 1) No.1 の位置に『10000』、時間に『5000』を入力します
- 2) No.2 の位置に『2500』、時間に『2000』を入力します
- 3) 「書き込み」をクリックします
- 4) ポイント No.を『1』に設定します
- 5) 「ポイント Go」をクリックします
- 6) No.1 のポイントまで移動後、「NEXT」をクリックします

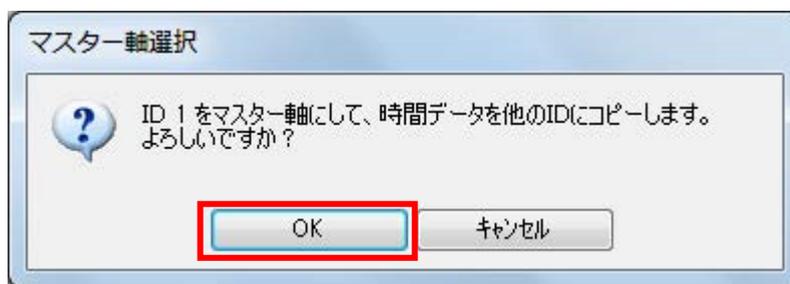


- 複数軸での操作（実行例は3軸（ID1～ID3）で行います）
駆動させる ID を選択し、行ってください。選択した各 ID の操作パネルを使用します。

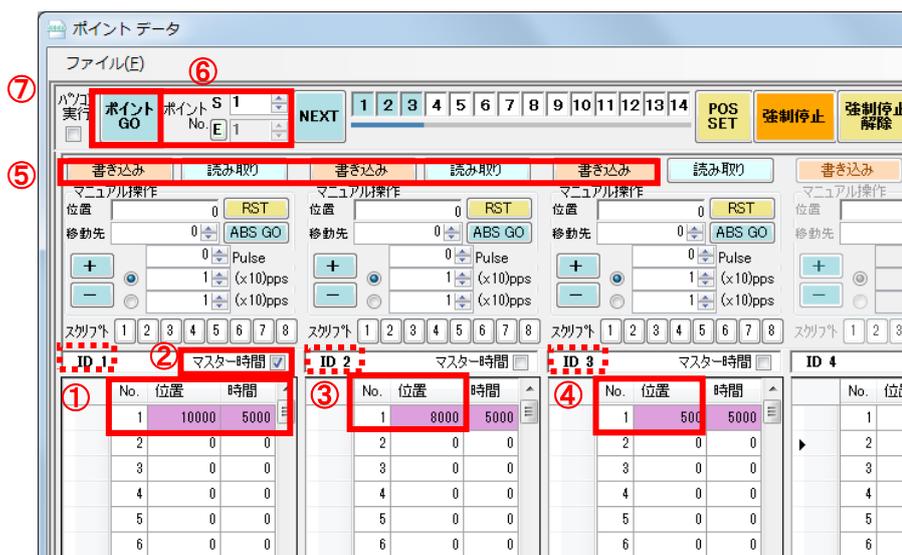


<時間 5000ms で、ID1 を絶対値 10000Pulse、ID2 を絶対値 8000Pulse、ID3 を絶対値 5000Pulse に移動>

- 1) ID1 のポイントデータテーブルの No.1 の位置に『10000』、時間に『5000』を入力します
- 2) ID1 のマスター時間にチェックを入れると、確認ダイアログが表示されるので「OK」を選択します



- 3) ID2 のポイントデータテーブルの No.1 の位置に『8000』を入力します
- 4) ID3 のポイントデータテーブルの No.1 の位置に『500』を入力します
- 5) 各 ID の「書き込み」をクリックします
- 6) ポイント No.を『1』に設定します
- 7) 「ポイント Go」をクリックします



5-3. スクリプト操作による実行例

駆動する ID、スクリプト番号を選択し、行ってください。

SEED Editor でスクリプトの作成、書き込みを行う前に『スクリプト読み取り』をしてください。必要に応じてファイルの保存を行ってください。

『スクリプト書き込み』をすると前に書き込まれていたスクリプトデータは失われます。失われたスクリプトデータは復元できません。



<スクリプト作成時の推奨コマンド>

スクリプト作成の際に、以下の内容を必ず設定することを推奨します。

- 1) スクリプト 01 行目をダブルクリックします
- 2) 動作種別を『ラベル』に設定し、プログラムタイトル（最大 5 文字）を入力し、「変更」をクリックします
- 3) スクリプト 02 行目をダブルクリックします
- 4) 動作種別を『モータ最大電流設定』に設定し、電流上限、オート・カレント・ダウンを設定し、「変更」をクリックします
※『モータ最大電流設定』はスクリプトごとに必ず設定してください
- 5) スクリプトの最後の行をダブルクリックします
(図は、例として 03 行目に設定しています)
- 6) 動作種別を『スクリプト終了』に設定し、「変更」をクリックします

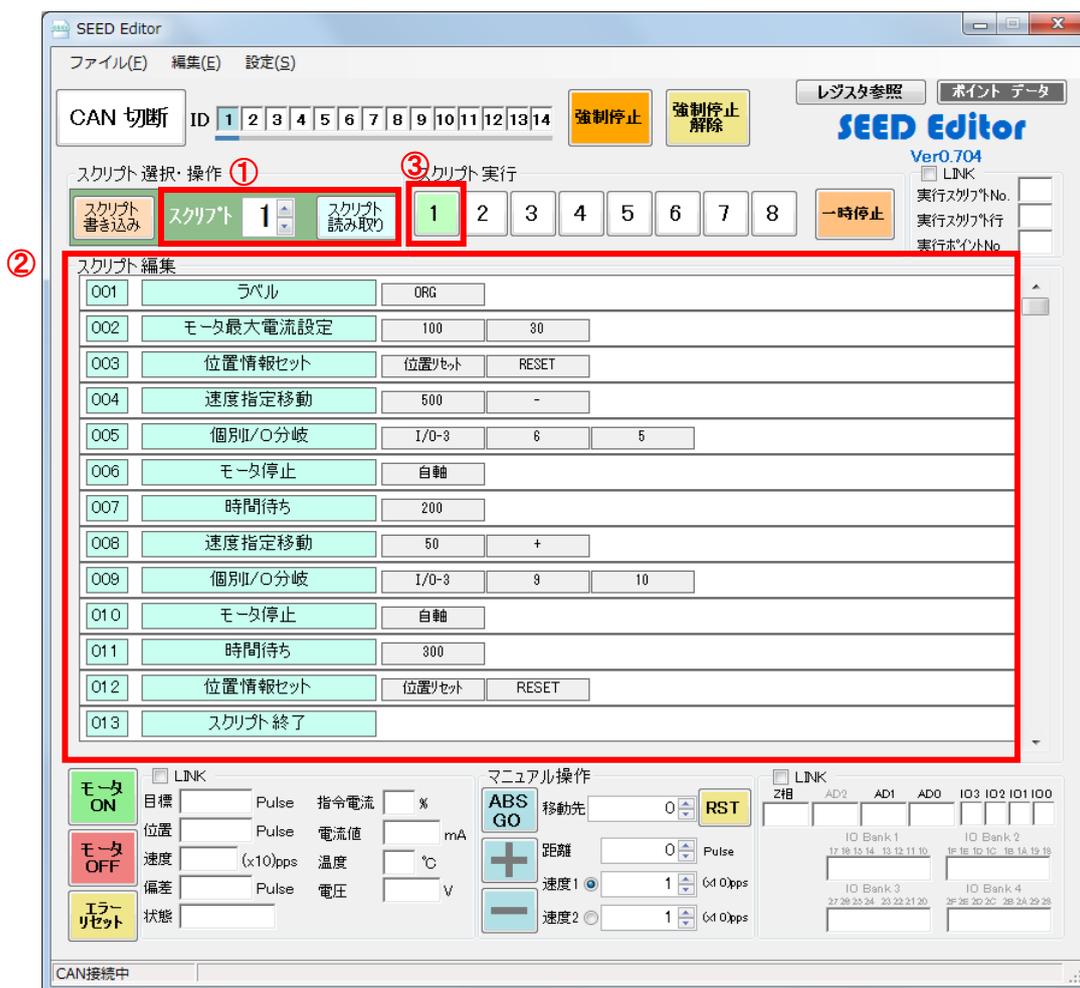


5-3-1. 原点復帰

原点復帰はモータを駆動させる上で、重要な動作になります。出荷時にスクリプト 1 には原点復帰スクリプトが書き込まれています。原点復帰のスクリプトはファイル保存しておくことを推奨します。

<原点復帰> (図は近接センサ付の **Picrel** の場合)

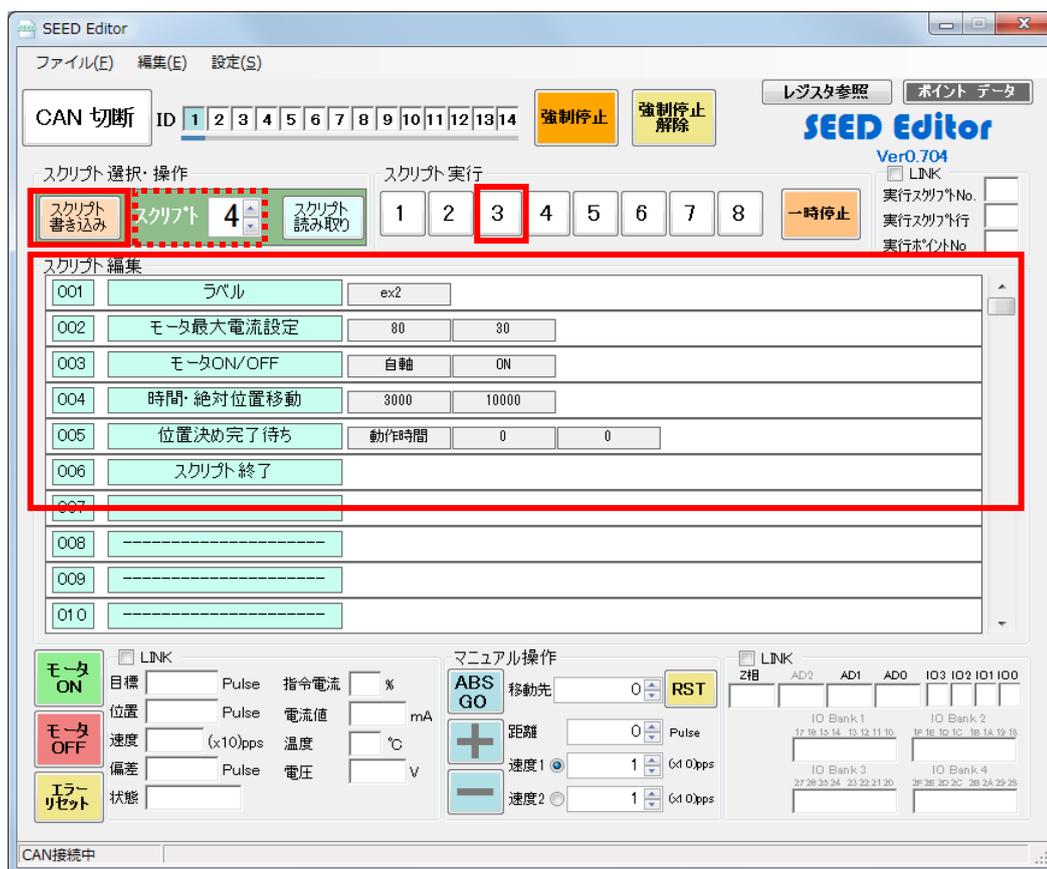
- 1) スクリプト No を 1 に設定し、「スクリプト読み取り」をクリックします
- 2) スクリプトの内容が原点復帰になっていることを確認します
- 3) スクリプト実行の番号 1 をクリックします



自軸駆動例

<3秒で絶対値 10000Pulse に移動>

- 1) スクリプト No を 4 に設定し、下記内容を設定します。
(アクチュエータによって、出荷時にスクリプト 2、スクリプト 3 には動作スクリプトが書き込まれています。スクリプトの内容は各アクチュエータ取扱説明書をご確認ください)
- 2) スクリプト書き込みをクリックします
- 3) 書き込みが終了したスクリプト番号をクリックします



<ポイントデータをスクリプトで実行する>

事前にポイントデータに書き込まれている必要があります。ポイントデータへの書き込み方法については「5-2.ポイントデータ操作による実行例」を参照ください。

- 1) スクリプト No を 5 に設定し、下記内容を設定します。
- 2) スクリプト書き込みをクリックします
- 3) 書き込みが終了したスクリプト番号をクリックします

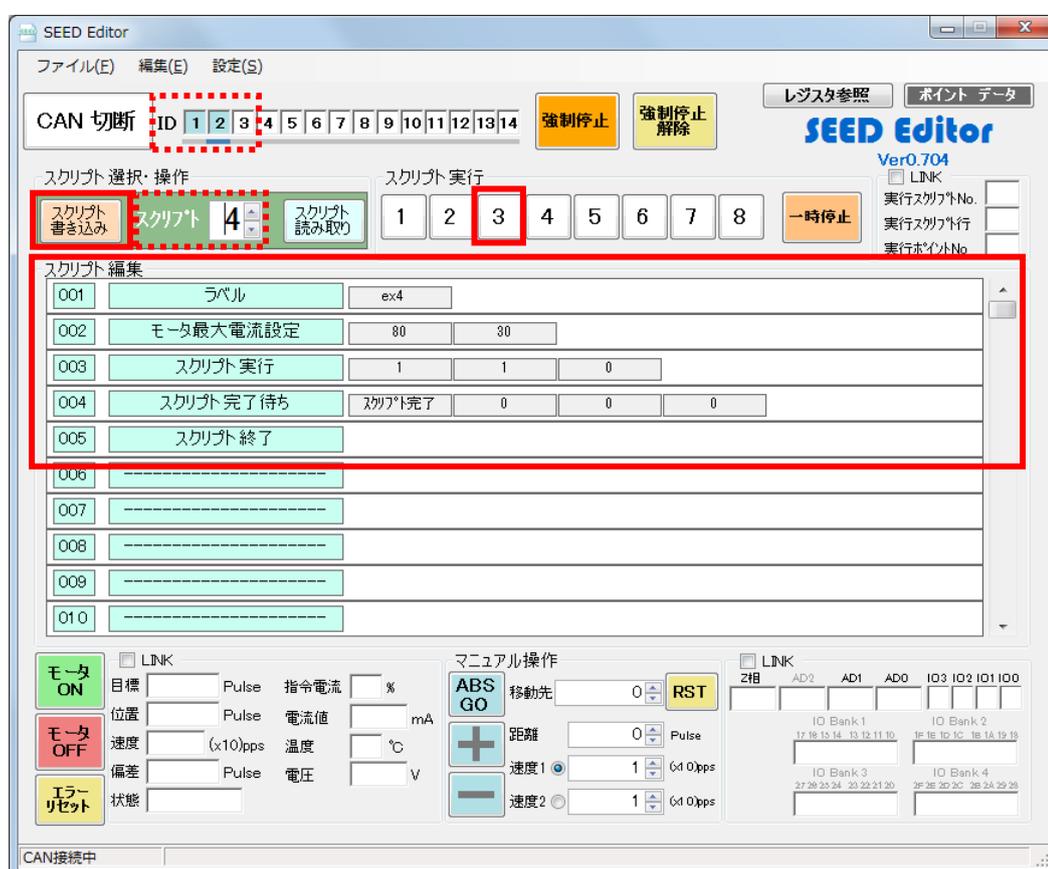


5-3-3. 他軸駆動例

<ID2 から ID1 の原点復帰を行う>

複数軸使用し、ID1 のスプリクト 1 にプログラムがある場合のみ駆動します。各アクチュエータのスクリプト 1 に原点復帰、アクチュエータによって、スクリプト 2、スクリプト 3 に動作スクリプトが書き込まれています。スクリプトの詳細については各アクチュエータの取扱説明書をご確認ください。

- 1) ID2 のスクリプト No を 4 に設定し、下記内容を設定します
(アクチュエータによってスクリプト 1~3 に出荷時スクリプトが書き込まれている場合があります)
- 2) スクリプト書き込みをクリックします
- 3) 書き込みが終了したスプリクト番号をクリックします



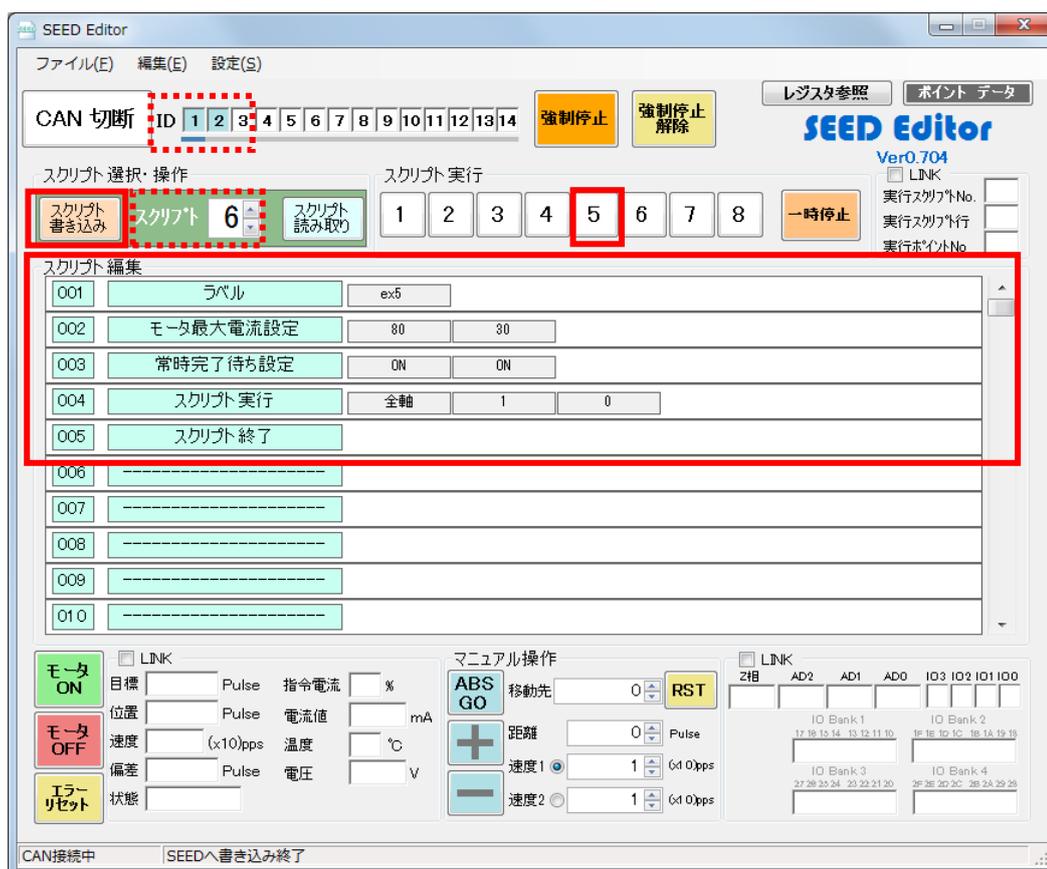
5-3-4. 複数軸駆動例

<ID1 から ID1、2 の原点復帰を同時に行う>

複数軸使用し、ID1、2 のスクリプト 1 に原点復帰プログラムがある場合のみ駆動します。

通常 **SEED+Picrel**、**TRX** は、出荷時のスクリプト 1 に原点復帰が書き込まれています。

- 1) ID1 のスクリプト No を 6 に設定し、下記内容を設定します
- 2) スクリプト書き込みをクリックします
- 3) 書き込みが終了したスクリプト番号をクリックします



6. トラブルシューティング

エラー表示が出た場合や、その他の異常が発生した場合の原因と対処方法について説明します。

6-1. 日常の点検ポイント

トラブルの発生をできるだけ抑えるために、日常から以下のポイントについて点検してください。

確認頻度	確認のポイント	確認内容	対処
毎日	LED 表示	LED が赤色点滅していませんか	対処方法を参照する
搭載物を変えたとき など	パラメータの再調整	搭載物に適応したパラメータになっていますか	正しく設定する

- 保護機能

SEED Driver にはトラブル発生時、製品の故障を未然に防止するために各種保護機能を備えています。保護機能の設定は基本設定で変更可能です。

エラー状態	処置
LED が赤色点滅している	基本設定でエラー発生時の動作を指定している場合は、エラー発生時の動作を行います。 起動画面の状態モニタの LINK にチェックを入れ、発生したエラーを確認してください。 <エラー状態の解除のしかた> 起動画面の「エラーリセット」をクリックする。 その他、各エラーの処置を行ってください(6-2.参照)
LED が赤色点滅し、 SEED Editor の状態モニタに『温度異常』が表示された	エラー発生から冷却時間を空けて、状態モニタにより、温度が冷めたことを確認した後、電源を再投入してください。

注意 : **SEED Driver** の電源を切るとエラー情報がクリアされます。

6-2. エラー表示の原因と処置

エラー発生時に LED が赤色点滅になり、状態モニタにエラー名が表示されます。

エラー名とエラー内容を下表に示します。

エラー名	エラー内容	参照ページ
温度異常	CPU の周辺温度が高くなりすぎた	6-2-1 項
モータ異常	位置偏差パルスが設定値を超えた	6-2-2 項
OT 停止	OT(オーバートラベル) センサを検出した	6-2-3 項
電圧異常	電源電圧が不足、または高くなっている	6-2-4 項
ネットワーク異常	ネットワークエラーが発生した	6-2-5 項

重要： 処置できない場合は電源を切り、詳細な症状を THK までご連絡ください。

6-2-1. 温度異常

- エラー内容

SEED Driver 内部の CPU の周辺温度が基本設定の値を超えた。

※温度の表示は状態モニタを確認してください。

<確認フロー図>

原因		処置のしかた
モータの定格推力を超過した 負荷がかかっている	YES →	<input type="checkbox"/> 負荷条件、駆動条件を再検討する
NO ↓		
SEED Driver の周囲温度が 35℃以上になっている	YES →	<input type="checkbox"/> 1.周囲温度を 35℃以下にする <input type="checkbox"/> 2. SEED Driver の取り付け位置、方向を確認する (他機器との間隔など)
NO ↓		
モータ設定の温度リミットの 設定が適切でない	YES →	<input type="checkbox"/> 設定を適切な値に設定する
NO ↓		

以上の確認・処置を行ってもエラーが消えない場合は THK までご連絡ください。

6-2-2. モータ異常

- エラー内容

位置偏差パルスが設定値を超えた。

<確認フロー図>

原因		処置のしかた
モータ設定の許容誤差の設定が適切でない	YES →	<input type="checkbox"/> 設定を適切な値に設定する
NO ↓		
モータ設定の回転方向の設定が適切でない	YES →	<input type="checkbox"/> 設定を適切にする
NO ↓		
スライダが固定されている	YES →	<input type="checkbox"/> 1.電源を切り、スライダを動かして引っ掛かりがないか確認し、あれば取り除く <input type="checkbox"/> 2.異物、干渉等がないか確認する
NO ↓		
エンコーダケーブル、または動力ケーブルが接続不良になっている	YES →	<input type="checkbox"/> 1.各コネクタが抜けていないか確認し、正しく接続する <input type="checkbox"/> 2.ケーブルを正しく配線する <input type="checkbox"/> 3.ケーブルが破損している場合は交換する
NO ↓		
負荷条件とモータ仕様が適応していない	YES →	<input type="checkbox"/> 負荷条件、駆動条件を再検討する
NO ↓		
電流の設定値が低すぎる	YES →	<input type="checkbox"/> 電流値の再検討する
NO ↓		

以上の確認・処置を行ってもエラーが消えない場合は THK までご連絡ください。

6-2-3. OT 停止

- エラー内容
OT センサを検出した。

<確認フロー図>

原因		処置のしかた
OT センサを検出している	YES →	<input type="checkbox"/> OT センサを超えない位置に戻して、エラーリセットをする
	NO ↓	

以上の確認・処置を行ってもエラーが消えない場合は THK までご連絡ください。

6-2-4. 電圧異常

- エラー内容
電源電圧が不足、または高くなっている。

<確認フロー図>

原因		処置のしかた
入力電圧が不足、または高くなっている	YES →	<input type="checkbox"/> 入力電圧を製品仕様の範囲内にする
	NO ↓	

以上の確認・処置を行ってもエラーが消えない場合は THK までご連絡ください。

6-2-5. ネットワーク異常

- エラー内容
通信エラーが発生した。
※ネットワーク異常発生時の強制停止設定は無効です。設定は変更できません。

<確認フロー図>

原因		処置のしかた
ケーブルが接続不良になっている	YES →	<input type="checkbox"/> 1. CAN 通信を再接続する <input type="checkbox"/> 2. コネクタが抜けていないか確認し、正しく接続する <input type="checkbox"/> 3. ケーブルが破損している場合は交換する
	NO ↓	

以上の確認・処置を行ってもエラーが消えない場合は THK までご連絡ください。

6-3. 故障かな？と思ったら

エラー表示が出ない状態で不具合が生じた場合の原因と処置を下表に示します。

この処置を施しても不具合が解消されない場合は、直ちに THK までご連絡ください。

異常現象	原因	点検事項	処置
CAN 接続できない	ケーブルの接続不良	配線をチェックする	正しく配線する
	COM ポートの設定が間違っている	通信モジュールの COM ポートと SEED Editor の COM ポートを確認する	正しく設定する
	終端コネクタが接続されていない	終端コネクタが接続されているか確認する	終端コネクタを接続する
	SEED Driver の起動完了前に CAN 接続をした	SEED Driver に電源投入後、LED が待機状態になるのを確認する	CAN 切断をし、再度 CAN 接続をする
	電源が入力されていない	電源の端子間の電圧を確認する	電源が足りていなければ規定の AC 電源を入力する
スライダが動かない (モータ ON しない)	電源が入力されていない	電源の端子間の電圧を確認する	電源が足りていなければ規定の AC 電源を入力する
	エンコーダの読み取り不良	モータ OFF 状態でスライダを動かし、 SEED Editor の状態モニタが正しく表示されているか確認する	各コネクタの接続、配線を正しくする
	アースの処理不良、ノイズの回り込み	コネクタの装着、配線をチェックする	コネクタの接続、配線を正しくする
SEED Editor 、上位装置のどこからの指令でもモータが動作しない	ケーブルの接続不良	配線をチェックする	正しく配線する
	SEED Driver が故障している	SEED Driver の基板が故障している	SEED Driver の交換が必要。THK に連絡する
	過負荷になっている	無負荷で運転する	負荷を減らすか、モータ容量の再検討が必要。THK に連絡する。
指令なしでスライダが勝手に動作する	位置指令が不適切である	上位装置の位置指令設定を確認する	位置指令を適切に入力する
	SEED Driver が故障している	SEED Driver の基板故障	SEED Driver の交換が必要。THK に連絡する。

異常現象	原因	点検事項	処置
異常音がする	アクチュエータ、または搭載物の取付不良	取付ネジのゆるみがないか確認する	取付ネジを締め直す
	アクチュエータの動作時に架台が振動している	架台の剛性を確認する	架台を補強する。あるいは速度加減速を適切に設定する。
	取り付けている機械や装置に振動源がある	機械側の可動部分に異物の混入、破損、変形はないか確認する	該当する機械メーカーに相談する
	上位装置 - SEED Driver 間のケーブルの配線距離が長く、外乱ノイズの影響を受けている	ケーブルの配線距離を確認する	ケーブルの配線距離を極力短くする
規定したオーバートラベル (OT) をオーバーする	SEED Driver が故障している	SEED Driver の基板が故障している	SEED Driver の交換が必要。THK に連絡する。
位置ズレが発生する	上位装置 - SEED Driver のケーブルの配線距離が長く外乱ノイズの影響を受けている	ケーブルの配線距離を確認する	ケーブルの配線距離を極力短くする
SEED Editor ではモータが動作するが、上位装置からの指令ではが動作しない	ソフトウェアリミットがユーザ設定値を超過	モータ駆動時に発生	ソフトウェアリミット値が適切でない。ソフトウェアリミットを適切に入力する
	上位装置と SEED Driver で指令モードの選択が間違っている	指令モードを確認する	指令モードを適切に設定する
スライダが一瞬だけ動作するがその後動作しない	ケーブルの配線が間違っている	ケーブルの配線を確認する	ケーブルを正しく配線する
スライダが指令と逆方向に動作する	モータ、エンコーダの回転方向の設定が間違っている	モータ初期設定の回転方向を確認する	モータ初期設定のモータ反転、エンコーダ反転の設定を適切に設定する

異常現象	原因	点検事項	処置
スライダの動作が不安定	ケーブルの接続不良	配線を確認する	ケーブルを正しく配線する
メモリ・ロック設定の解除コードを忘れてしまった場合			THK まで問い合わせする
パスワードを忘れてしまった場合			THK まで問い合わせする

付録

改定履歴

取扱説明書 No.は裏表紙に記載してあります。

発行日付	取扱説明書 No.	改定内容
2015 年 11 月 17 日	No.801-0-0(0)	新規制定
2016 年 09 月 07 日	No.801-0-0(1)	暫定版の削除
2017 年 03 月 01 日	No.801-0-1(0)	SEED Editor の Ver0.704 に対応 SEED Driver の Ver0.702 に対応 誤字修正

THK株式会社

〒141-8503 東京都品川区西五反田3-11-6 TEL:03-5434-0300 FAX:03-5434-0305 URL:<http://www.thk.com/jp>

TEL:03-5735-0227 FAX:03-5735-0229

<http://www.seed-solutions.net/>

受付時間

月～金／9:00～18:00

※土日祝日、年末年始、夏季休業日を除く

※webからはサイト下部の「お問い合わせ」から
ご連絡ください。

801-0-1 (0)