

MECHATROLINK マスター 実装仕様

作成 07年 12月 17日

会社名	横河電機株式会社
製品名	FA-M3R 位置決めモジュール(MECHATROLINK-II 通信対応)
製品形式	F3NC96-0N
バージョン	01.01

1.対応仕様: 実装している仕様に従って、対応するカテゴリの 枠の中に○を記入する。
 : 対応が必須、 : どちらかに対応が必須、 : 対応は任意
(両方に対応しても良い)

				カテゴリ3	カテゴリ2	カテゴリ1
通信仕様	プロトコル	MECHATROLINK-I	17byte			
		MECHATROLINK-II	17byte	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	○
			32byte	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	○
	伝送周期	MECHATROLINK-I	2ms			
		MECHATROLINK-II	1ms	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	○
			2ms	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	○
			その他の対応している伝送周期:			
対応スレーブ	サーボ		<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	○	
	ステッピングモータ		<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	○	
	インテリジェントIO		<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		
	シンプルIO		<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		
	インバータ		<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		
同期モード	同期		<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	○	
	非同期		<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>		

2.実装コマンド: 枠の中に実装している場合、○を記入する。

分類	コマンド	実装	分類	コマンド	実装	分類	コマンド	実装
共通	NOP	○	シンプルIO	MDS		インバータ	INV_CTL	
	PRM_RD	○		CDRW			INV_I/O	
	PRM_WR	○		インテリIO	DATA_RWA			
	ID_RD	○	DATA_RWS					
	CONFIG	○	SMON		○			
	ALM_RD	○	SV_ON		○			
	ALM_CLR	○	SV_OFF		○			
	SYNC_SET	○	INTERPOLATE		○			
	CONNECT	○	POSING		○			
	DISCONNECT	○	FEED		○			
	PPRM_RD		サーボ/ ステッパ		LATCH			
	PPRM_WR	○			EX_POSING	○		
	POS_SET	○			ZRET	○		
	BRK_ON	○			VELCTRL	○		
	BRK_OFF	○			TROCTRL	○		
	SENS_ON	○			ADJ	○		
	SENS_OFF	○			LTMOD_ON	○		
	HOLD	○		LTMOD_OFF	○			

3.接続できるスレーブリスト ※記載されたスレーブの動作を保証する物ではありません。

No.	MMAメーカー名	製品形式	接続条件	備考
1	横河電機	インテリジェントドライバDrvGIII		
2	安川電機	Σ -II/III/V, JUNMAシリーズ		
3	オリエンタルモーター	α STEP ASシリーズ ASD□□-□ME		
4	その他	MECHATROLINK-II 通信対応機種		

