

MECHATROLINK マスター 実装仕様

作成 年 月 日

会社名	株式会社 テクノ
製品名	PLCモーションコントローラ
製品形式	PLMC-MⅡ/PLMC-MⅡEX
バージョン	

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 □ 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	■	■	○
	伝送周期		32byte			○
		MECHATROLINK-I	2ms			
		MECHATROLINK-II	1ms	■	■	○
			2ms	■	■	○
		その他の対応している伝送周期:			0.5msec	
対応スレーブ		サーボ		■	■	○
		ステッピングモータ		■	■	
		インテリジェントIO		■	■	
		シンプルIO		■	■	
		インバータ		■	■	
同期モード		同期		■	■	○
		非同期		■	■	

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/O	DATA_RWA				
	ID_RD			DATA_RWS				
	CONFIG		サーボ/ ステツバ	SMON	○			
	ALM_RD			SV_ON	○			
	ALM_CLR	○		SV_OFF	○			
	SYNC_SET	○		INTERPOLATE	○			
	CONNECT	○		POSING	○			
	DISCONNECT	○		FEED				
	PPRM_RD			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
	安川電機	Σサーボ		
	安川電機	インバータ		

