### リモートI/O *R7I4D* シリーズ

### 取扱説明書

EtherCAT 用、マイナスコモン (NPN 対応) トランジスタ 32 点出力、 e-CON コネクタ

少点数入出力ユニット

形式

R7I4DECT-1-DC32A

# ご使用いただく前に

このたびは、弊社の製品をお買い上げいただき誠にありがとうございます。本器をご使用いただく前に、下記 事項をご確認下さい。

#### ■梱包内容を確認して下さい

•	接点出力ユニッ	ŀ1	白
	壁取付用スライ	ý 9	) 個

#### ■形式を確認して下さい

お手元の製品がご注文された形式かどうか、スペック 表示で形式と仕様を確認して下さい。

#### ■取扱説明書の記載内容について

本取扱説明書は本器の取扱い方法、外部結線および簡単な保守方法について記載したものです。

## ご注意事項

#### ●EU 指令適合品としてご使用の場合

- ・本器は盤内蔵形として定義されるため、必ず導電性の 制御盤内に設置して下さい。
- ・お客様の装置に実際に組込んだ際に、規格を満足させるために必要な対策は、ご使用になる制御盤の構成、接続される他の機器との関係、配線等により変化することがあります。従って、お客様にて装置全体でCEマーキングへの適合を確認していただく必要があります。

#### ●供給電源

・許容電圧範囲、消費電流
スペック表示で定格電圧をご確認下さい。
直流電源:定格電圧 24 V DC の場合
24 V DC ± 10 %、約 55 mA

#### ●取扱いについて

・本体の取外または取付を行う場合は、危険防止のため 必ず、電源および入出力信号を遮断して下さい。

#### ●設置について

- ・屋内でご使用下さい。
- ・塵埃、金属粉などの多いところでは、防塵設計のきょ う体に収納し、放熱対策を施して下さい。
- ・振動、衝撃は故障の原因となることがあるため極力避 けて下さい。
- ・周囲温度が -10 ~ +55℃を超えるような場所、周囲湿度が 30 ~ 90 % RH を超えるような場所や結露するような場所でのご使用は、寿命・動作に影響しますので避けて下さい。

#### ●配線について

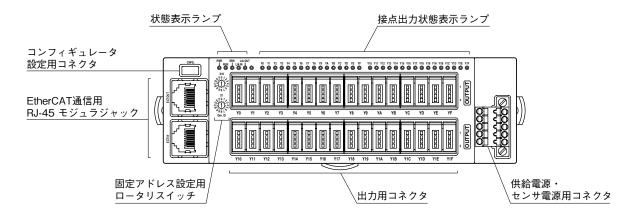
- ・配線は、ノイズ発生源(リレー駆動線、高周波ライン など)の近くに設置しないで下さい。
- ・ノイズが重畳している配線と共に結束したり、同一ダ クト内に収納することは避けて下さい。

#### ●その他

・本器は電源投入と同時に動作しますが、すべての性能 を満足するには 10 分の通電が必要です。



# 各部の名称



#### ■状態表示ランプ

■1人次3人	■仏恋式パンプラ							
ランプ名	内 容	表示色		 状 態				
PWR	内部電源	緑色	Off	異常				
			On	正常				
RUN	デバイスステート	緑色	Off	INIT				
			Blinking	PRE-OPERATIONAL				
			Single Flash	SAFE-OPERATIONAL				
			On	OPERATIONAL				
ERR	エラー状態	赤色	Off	No error				
			Blinking	Invalid Configuration				
			Single Flash	Local error				
			Double Flash	Process Data Watchdog Timeout				
				/EtherCAT Watchdog Timeout				
			On	Aplication Controller failure				
L/A IN	IN ポートの	緑色	Off	No Link				
	リンク状態		Flickering	Link and activity				
			On	Link without activity				
L/A OUT	OUT ポートの	緑色	Off	No Link				
	リンク状態		Flickering	Link and activity				
			On	Link without activity				

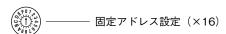
Blinking	200 ms-On、200 ms-Off
Single Flash	200 ms-On、1000 ms-Off
Double Flash	200 ms-On、200 ms-Off、
	200 ms-On、1000 ms-Off
Flickering	50 ms-On 50 ms-Off

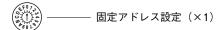
#### ■固定アドレス設定用ロータリスイッチ(ID セレクタ)

 $0 \sim F$  のロータリスイッチ 2 個を組合わせて  $1 \sim 255$  の 固定アドレスを使用することができます。

固定アドレスを使用しない場合は、ロータリスイッチは 0にしてご使用下さい。

(設定可能範囲:0~255、工場出荷時設定:0)





#### ■供給電源・センサ用電源の配線

適合コネクタ:TFMC1,5/5-STF-3,5

(フエニックス・コンタクト製) (本器に付属)

適用電線サイズ: 0.2~1.5 mm<sup>2</sup>

剥離長:10 mm 推奨圧着端子:

- ・AIO,25-10YE 0.25 mm<sup>2</sup> (フエニックス・コンタクト製)
- ・AIO,34-10TQ 0.34 mm<sup>2</sup> (フエニックス・コンタクト製)
- ・AI0,5-10WH 0.5 mm<sup>2</sup> (フエニックス・コンタクト製)
- ・AIO,75-10GY 0.75 mm<sup>2</sup> (フエニックス・コンタクト製)
- ・A1-10 1.0 mm<sup>2</sup> (フエニックス・コンタクト製)
- ・A1,5-10 1.5 mm<sup>2</sup> (フエニックス・コンタクト製)



供給電源 ①PWR+ ②PWR-供給電源 3FE 機能接地 4)SNSR.EXC+ センサ用電源

センサ用電源 ⑤SNSR.EXC-

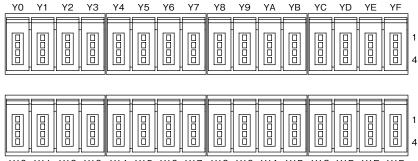
注) コネクタに刻印されている数字と本器の端子番号は無関係 です。本器の取扱説明書に従って配線を行って下さい。

#### ■出力の配線

・e-CON コネクタ

推奨適合コネクタ:37104- □ -000FL (スリーエム製)

(本器には付属していません。□は適合電線表示になります。詳細はメーカカタログをご参照下さい)



Y10 Y11 Y12 Y13 Y14 Y15 Y16 Y17 Y18 Y19 Y1A Y1B Y1C Y1D Y1E Y1F

ピン番号		信号名	機能	ピ 番		信号名	機能
Y0	1	+24V	24 V DC	Y8	1	+24V	24 V DC
	2	NC	未使用		2	NC	未使用
	3	NC	未使用		3	NC	未使用
	4	Y0	出力 0		4	Y8	出力 8
Y1	1	+24V	$24~\mathrm{V~DC}$	Y9	1	+24V	$24~\mathrm{V~DC}$
	2	NC	未使用		2	NC	未使用
	3	NC	未使用		3	NC	未使用
	4	Y1	出力 1		4	Y9	出力 9
Y2	1	+24V	$24~\mathrm{V~DC}$	YA	1	+24V	24 V DC
	2	NC	未使用		2	NC	未使用
	3	NC	未使用		3	NC	未使用
	4	Y2	出力 2		4	YA	出力 10
Y3	1	+24V	$24~\mathrm{V~DC}$	YB	1	+24V	24 V DC
	2	NC	未使用		2	NC	未使用
	3	NC	未使用		3	NC	未使用
	4	Y3	出力 3		4	YB	出力 11
<b>Y4</b>	1	+24V	$24~\mathrm{V~DC}$	YC	1	+24V	24 V DC
	2	NC	未使用		2	NC	未使用
	3	NC	未使用		3	NC	未使用
	4	Y4	出力 4		4	YC	出力 12
Y5	1	+24V	24 V DC	YD	1	+24V	24 V DC
	2	NC	未使用		2	NC	未使用
	3	NC	未使用		3	NC	未使用
	4	Y5	出力 5		4	YD	出力 13
Y6	1	+24V	$24~\mathrm{V~DC}$	YE	1	+24V	24 V DC
	2	NC	未使用		2	NC	未使用
	3	NC	未使用		3	NC	未使用
	4	Y6	出力 6		4	YE	出力 14
Y7	1	+24V	$24~\mathrm{V~DC}$	YF	1	+24V	$24~\mathrm{V~DC}$
	2	NC	未使用		2	NC	未使用
	3	NC	未使用		3	NC	未使用
	4	Y7	出力 7		4	YF	出力 15

ピン		<b>4.04</b>	ide Ar	ピ:		<b>4.04</b>	
番岩	킂	信号名	機能	番岩	릉	信号名	機能
Y10	1	+24V	24 V DC	Y18	1	+24V	24 V DC
	2	NC	未使用		2	NC	未使用
	3	NC	未使用		3	NC	未使用
	4	Y10	出力 16		4	Y18	出力 24
Y11	1	+24V	$24\mathrm{VDC}$	Y19	1	+24V	24 V DC
	2	NC	未使用		2	NC	未使用
	3	NC	未使用		3	NC	未使用
	4	Y11	出力 17		4	Y19	出力 25
Y12	1	+24V	$24\mathrm{VDC}$	Y1A	1	+24V	$24~\mathrm{V~DC}$
	2	NC	未使用		2	NC	未使用
	3	NC	未使用		3	NC	未使用
	4	Y12	出力 18		4	Y1A	出力 26
Y13	1	+24V	$24\mathrm{V}\mathrm{DC}$	Y1B	1	+24V	$24~\mathrm{V~DC}$
	2	NC	未使用		2	NC	未使用
	3	NC	未使用		3	NC	未使用
	4	Y13	出力 19		4	Y1B	出力 27
Y14	1	+24V	$24\mathrm{V}\mathrm{DC}$	Y1C	1	+24V	24 V DC
	2	NC	未使用		2	NC	未使用
	3	NC	未使用		3	NC	未使用
	4	Y14	出力 20		4	Y1C	出力 28
Y15	1	+24V	24 V DC	Y1D	1	+24V	24 V DC
	2	NC	未使用		2	NC	未使用
	3	NC	未使用		3	NC	未使用
	4	Y15	出力 21		4	Y1D	出力 29
Y16	1	+24V	24 V DC	Y1E	1	+24V	24 V DC
	2	NC	未使用		2	NC	未使用
	3	NC	未使用		3	NC	未使用
	4	Y16	出力 22		4	Y1E	出力 30
Y17	1	+24V	24 V DC	Y1F	1	+24V	24 V DC
	2	NC	未使用		2	NC	未使用
	3	NC	未使用		3	NC	未使用
	4	Y17	出力 23		4	Y1F	出力 31

# コンフィギュレータソフトウェア設定

コンフィギュレータソフトウェアを用いることにより、以下の設定が可能です。 コンフィギュレータソフトウェア (形式:R7CFG)の使用方法については、R7CFGの取扱説明書をご覧下さい。

#### ■チャネル個別設定

項目	設定範囲	初期値
未使用設定	CH 有効、CH 無効	CH 有効

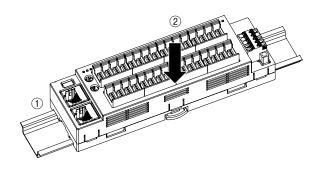
#### ■チャネルー括設定

項目	設定範囲	初期値
通信断時出力	出力保持、出力クリア	出力保持

# 取付方法

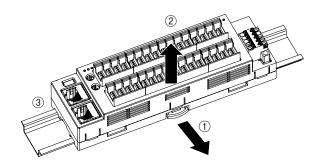
#### ■DIN レール(横)取付

- ・取付の場合
- ①本体裏面の上側フックを DIN レールに掛けます。
- ②本体下側を押込みます。



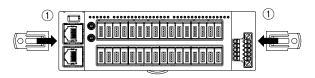
#### ・取外の場合

- ①マイナスドライバなどでスライダを下に押下げます。
- ②手前に引いて本体下側を取外します。
- ③本体上側を DIN レールから取外します。

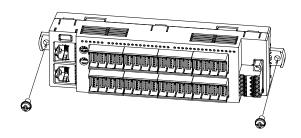


#### ■壁取付

①下図のように付属の2つのスライダを本体背面のレールに合うようにセットし、1回カチッと音がするまで挿入して下さい。



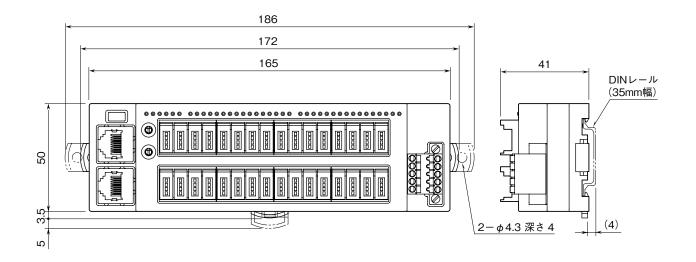
②取付寸法図を参考に、M4 ねじで取付けて下さい。 (締付トルク: 1.4 N·m)



# 接続

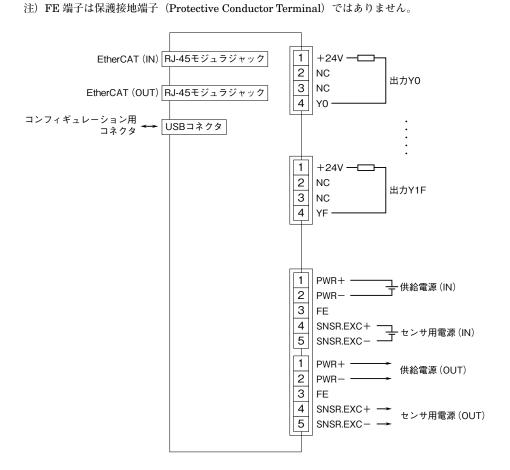
各端子の接続は端子接続図を参考にして行って下さい。

#### 外形寸法図 (単位:mm)

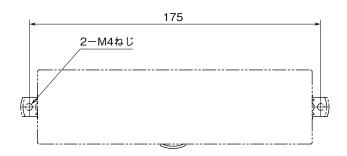


### 端子接続図

EMC (電磁両立性) 性能維持のため、FE 端子を接地して下さい。



# 取付寸法図 (単位: mm)



# EtherCAT 仕様

#### **■**Modular Device Profile

本器は、EtherCAT 規格の Modular Device Profile (MDP) 規格 (ETG.5001.1) に準拠しています。接続するマスタは、MDP 規格をサポートしたものをご使用下さい。

#### ■固定アドレス

固定アドレス設定用ロータリスイッチ(ID セレクタ)を用いた固定アドレスモード(Explicit Device Identification)をサポートしています。 $1\sim 255$  の固定アドレスを使用可能です。固定アドレスを使用しない場合は、ID セレクタを 0 にして下さい。

ID セレクタを 0 以外に設定して電源を投入すると、起動時に ESC (EtherCAT Slave Controller) のレジスタ 0x0012 (Configured Station Alias) に設定したアドレスが書込まれます。

#### ■本器の初期化

本器を起動すると、デバイスの入力/出力データに対応したプロセスデータマッピング(RxPDO、TxPDO)のオブジェクトと各種情報のオブジェクトをオブジェクトディクショナリ内に作成します。

初期化完了後、マスタはスレーブ(本器)に対し、INIT から PREOP 状態への切替え要求を行うことができます。 本器に何らかの異常があって正常に初期化できなかった場合は、INIT から PREOP への移行時に、AL ステータスコードを使って切替え要求は拒否されます。

#### ■データ構成

EtherCATの Modular Device Profile (MDP) 仕様に従って、データを構成しています。データ構成は次の通りです。

表 1:データ構成

オブジェクト	アドレス	内容
Input Area Objects	0x6001	入力データ、ステータスデータ
Output Area Objects	0x7000	出力データ
PDO Mapping Objects (TxPDO)	0x1A00	入力データリスト
PDO Mapping Objects (RxPDO)	0x1600	出力データリスト
PDO Assign (IN)	0x1C13	入力データ伝送順番
PDO Assign (OUT)	0x1C12	出力データ伝送順番
Sync Manager Type	0x1C00	シンクマネージャタイプ
Sync Manager Parameter Objects	0x1C32、0x1C33	Sync Mode
Device Type	0x1000	デバイスタイプ
Manufacturer Device Name	0x1008	デバイスネーム
Manufacturer Hardware Version	0x1009	ハードウェアバージョン
Manufacturer Software Version	0x100A	ソフトウェアバージョン
Identity Objects	0x1018	ベンダ情報

#### ■EtherCAT ステート

EtherCAT には、INIT、PREOP、SAFEOP、OPの4つのステートがあり、TxPDO(入力構成データ)はSAFEOP または OP、RxPDO(出力構成データ)は OP 時のみ更新します。

本器は、OPでのみ RUN ランプが点灯し、入出力データ更新を行います。

#### ■EtherCAT 診断

#### ●AL Status Code

本器がマスタからの要求に対して、何らかの理由で正常に受信できない場合や、正常通信中にスレーブ側で何らかの問題が発生した場合などに、ESC レジスタの 0x0134、0x0135(AL Status Code)に、エラーコードをセットします。本器が使用しているエラーコードは以下の通りです。

表 2:AL Status Code のエラーコード一覧

エラーコード	内 容
0x0000	エラー無し
0x0011	無効なステート要求
0x0012	不明なステート要求
0x0013	BOOTステートはサポートしていない
0x0016	無効な Mailbox コンフィギュレーション (PREOP)
0x0017	無効な SyncManager コンフィギュレーション
0x001B	SyncManager ウォッチドッグタイムアウト
0x001D	無効な SyncManager (Output) コンフィギュレーション
0x001E	無効な SyncManager (Input) コンフィギュレーション
0x001F	無効なウォッチドッグ設定
0x0029	FreeRun は 3 バッファモードでなければならない

#### **SDO Abort Code**

マスタからオブジェクトディクショナリ(データエリア)へのSDOアクセス中に、何らかの理由でスレーブが正常受信できない場合、スレーブからマスタにエラーコード(SDO Abort Code)を返してアクセスを拒否します。

使用しているエラーコードは以下の通りです。

表 3:SDO Abort Code のエラーコード一覧

エラーコード	内 容
0x05030000	トグルビットが動作しない
0x05040001	不明なコマンド
0x05040005	メモリが不足している
0x06010000	サポートしていないアクセス方式
0x06010002	読込み専用オブジェクトへの書込み
0x06020000	オブジェクトが存在しない
0x06070010	パラメータサイズがオブジェクトと合っていない
0x06090011	サブインデックスが存在しない
0x08000020	データの書込みまたは読込みができない
0x08000022	このステートではデータの書込みまたは読込みができない

# オブジェクトディクショナリ(データ詳細)

各データの詳細を以下に示します。

#### ■Input Area Objects(入力データエリア:0x6001)

オブジェクトの 0x6001 には、出力ステータスデータが割付けられます。(「ビット配置」の項参照) サブインデックスは、チャネル番号に該当します。

#### ■Output Area Objects (出力データエリア: 0x7000)

オブジェクトの 0x7000 には、出力データが割付けられます。 オブジェクトの 0x7000 と 0x7100 はデータ型が異なるだけで、同一のデータが割付けられます。 サブインデックスは、チャネル番号に該当します。

表 4:モジュールタイプ別サブインデックス構成

モジュールタイプ	インデックス	サブインデックス	データタイプ	ビット数	アクセス	値	内 容
接点出力ステータス	0x6001	0	UINT8	8	RO	2	項目数
		1	UINT16	16	RO	0x0000	出力ステータスデータ
							(1~16 点目)
		2	UINT16	16	RO	0x0000	出力ステータスデータ
							(17~32 点目)
接点出力 32 点	0x7000	0	UINT8	8	RO	16	項目数
		1	BOOL	1	RW	TRUE/FALSE	1点目出力データ
		2	BOOL	1	RW	TRUE/FALSE	2 点目出力データ
		:	:	:	:	:	:
		32	BOOL	1	RW	TRUE/FALSE	32 点目出力データ
接点出力 32 点	0x7100	0	UINT8	8	RO	2	項目数
		1	UINT16	16	RW	0x0000	出力データ
							(1~16 点目)
		2	UINT16	16	RW	0x0000	出力データ
							(17~32 点目)

#### ■PDO Mapping Objects (データリスト: 0x1600、0x1A00)

#### ●オブジェクト 0x1600、0x1A00

出力データリスト (RxPDO) は 0x1600、入力データリスト (TxPDO) は 0x1A00 に割り付けられます。

RxPDO、TxPDO のデータには、それぞれの参照するオブジェクトインデックスとサブインデックス、ビット数が入ります。入力データであれば 0x6000 台のオブジェクトを参照し、出力データであれば 0x7000 台のオブジェクトを参照します。

表 5: 出力データリスト、入力データリストのオブジェクト構成

インデックス	サブインデックス	データタイプ	ビット数	アクセス	値	内 容
	0	UINT8	8	RO	16	項目数
01600	1	UINT32	32	RO	0xaaaabbcc	aaaa: 参考オブジェクトのインデックス
0x1600 (RxPDO)	2	UINT32	32	RO		aaaa. 参考オブジェクトのサブインデックス   bb: 参考オブジェクトのサブインデックス
(KXPDO)	:	:	;	:		bb. 参考オブジェクトのビット数 cc: 参考オブジェクトのビット数
	16	UINT32	32	RO		
	0	UINT8	8	RO	1	項目数
0x1A00	1 UINT32 32			0xaaaabbcc	aaaa: 参考オブジェクトのインデックス	
(TxPDO)		32	RO		bb: 参考オブジェクトのサブインデックス	
						cc: 参考オブジェクトのビット数

#### ■PDO Assign Objects(データ伝送順番、出力:0x1C12、入力:0x1C13)

PDO の割当てリストは 0x1C12 および 0x1C13 に割り付けられます。

0x1C12 は RxPDO、0x1C13 は TxPDO のリストが入ります。

0x1C12、0x1C13 には、PDO で実際に伝送する順番どおりに並べられます。

#### 表 6: PDO 割り当てリストのオブジェクト構成

インデックス	サブインデックス	データタイプ	ビット数	アクセス	値	内 容
0x1C12	0	UINT8	8	RO	2	項目数
	1	UINT16	16	RO	0x1600	出力データ
0x1C13	0	UINT8	8	RO	3	項目数
	1	UINT16	16	RO	0x1A00	入力データ、ステータスデータ

#### ■Sync Manager Type(シンクマネージャタイプ:0x1C00)

EtherCAT の仕様に基づいて、以下のシンクマネージャタイプは、0x1C00 に割り当てられます。

#### 表7:シンクマネージャタイプのオブジェクト構成

インデックス	サブインデックス	データタイプ	ビット数	アクセス	値	内 容
0x1C00	0	UINT8	8	RO	4	項目数
	1	UINT8	8	RO	1	Mailbox Write
	2	UINT8	8	RO	2	Mailbox Read
	3	UINT8	8	RO	3	Process Output Data
	4	UINT8	8	RO	4	Process Input Data

#### ■Sync Manager Parameter Objects (シンクマネージャパラメータ: 0x1C32、0x1C33)

本器では Sync Manager Parameter の値は固定ですので、オブジェクト 0x1C32、0x1C33 は存在しません。

本器の Sync Mode は Free Run モードのみサポートしています。

Distributed Clock (DC) モードはサポートしていません。

#### ■Device Type (デバイスタイプ: 0x1000)

デバイスタイプは、0x1000 に割り付けられます。デバイスタイプは 5001 となります。

#### 表8:デバイスタイプのオブジェクト構成

インデックス	データタイプ	ビット数	アクセス	値	内 容
0x1000	UINT32	32	RO	5001	デバイスタイプ

#### ■Error Register(エラーレジスタ: 0x1001)

オブジェクト 0x1001 は、使用していません。

#### ■Manufacturer Device Name(デバイスネーム:0x1008)

デバイスネームはストリング形式で、0x1008 に割り付けられます。

#### 表9:デバイスネームのオブジェクト構成

インデックス	データタイプ	ビット数	アクセス	値	内 容
0x1008	STRING	32	RO	R7I4DECT-DC32A	形式

#### ■Manufacturer Hardware Version (ハードウェアバージョン: 0x1009)

ハードウェアバージョンはストリング形式で、0x1009 に割り付けられます。 バージョンのフォームは  $\lceil n.nn \rceil$  です。

#### 表 10: ハードウェアバージョンのオブジェクト構成

インデックス	データタイプ	ビット数	アクセス	値	内容
0x1009	STRING	32	RO	n.nn	ハードウェアバージョン

#### ■Manufacturer Software Version (ソフトウェアバージョン: 0x100A)

ソフトウェアバージョンはストリング形式で、0x100A に割り付けられます。 バージョンのフォームは  $\lceil n.nn \rceil$  です。

表 11:ソフトウェアバージョンのオブジェクト構成

インデックス	データタイプ	ビット数	アクセス	値	内 容
0x100A	STRING	32	RO	n.nn	ソフトウェアバージョン

#### ■Identity Object (ベンダ情報:0x1018)

ベンダ情報は、0x1018 に割り付けられます。

ベンダ ID とプロダクトコードは固定ですが、リビジョンナンバーは、ソフトウェアのメジャーバージョンアップ毎に1ずつアップします。

シリアルナンバーは製品毎に個別の番号が割付けられます。

また、シリアルナンバーは 8 桁で、先頭の 2 桁にアルファベットまたは数字が入り、3 ~ 8 桁は数字のみが入ります。 32 ビットのデータを 6 ビット、6 ビット、20 ビットに分割し、先頭の 2 桁の文字を 6 ビットの数値に変換して表示します。

6ビット	6ビット	20 ビット
1 桁目	2 桁目	3~8 桁 (000000~999999)



文 字	数値				
0	0				
1	1				
:	:				
9	9				
A	10				
В	11				
:	:				
Z	35				

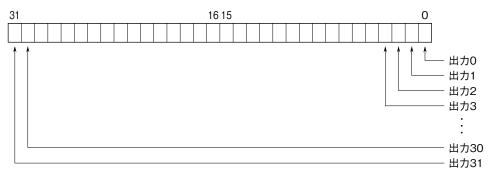
表 12: ベンダ情報のオブジェクト構成

インデックス	サブインデックス	データタイプ	ビット数	アクセス	値	内 容
0x1018	0	UINT8	8	RO	4	項目数
	1	UINT32	32	RO	0x0000060C	ベンダ ID
	2	UINT32	32	RO	0x52370007	プロダクトコード
	3	UINT32	32	RO	n	リビジョンナンバー
	4	UINT32	32	RO	0~n	シリアルナンバー

# ビット配置

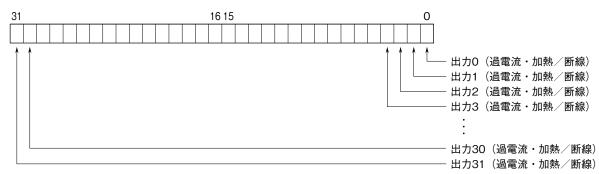
#### ■接点出力ユニット

· Output Area Objects



0: OFF 1: ON

#### ■ステータス (Input Area Object)



#### 0:正常

1:過電流・加熱/断線を検出

注)付加コード:/D1 (断線検出機能なし)の場合、ステータスは無効となります。

接点出力各チャネルで出力 ON 時に過電流または過熱を検出すると、対応するステータスビットが"1"となりラッチされます $^{*1}$ 。このとき、接点出力も OFF にラッチされます。

出力 OFF に設定することにより、ステータスビットならびに接点出力のラッチ状態はリセットされます。

また、出力 OFF 時に断線(負荷オープン)を検出すると、対応するビットが"1"となります。このとき、ステータスビットのラッチは行われません。

\* 1、過電流または過熱検出状態から負荷オープンにすると、ステータスビットは"0"になります。

ただし本器内ではラッチされたままとなっていますので、異常状態を取り除いた後、リセット処理を必ず行って下さい。

# 保 証

本器は、厳密な社内検査を経て出荷されておりますが、 万一製造上の不備による故障、または輸送中の事故、出 荷後3年以内正常な使用状態における故障の際は、ご返 送いただければ交換品を発送します。