

MOVER—LOADER

ML— I

取扱説明書

EDAMATSU—DENKI CO, LTD.

Ver 2.7

2017年 4月

<http://edamatsu-denki.co.jp/>

■ はじめに

このたびは、MOVER-LOADERをお買い上げいただきありがとうございます。
本書は、MOVER-LOADERの仕様、取り扱い方法について解説したものです。
本製品をご使用になる前には必ず本書をよく読み、機能、性能などを
十分にご理解の上、正しくご使用ください。

【 警告 】

- 通電中は、カバーを開けないでください。感電の恐れがあります。

【 注意 】

- 本製品以外のものには、接続しないでください。火災の恐れがあります。
- 本製品以外のものには、接続しないでください。内部が破壊されます。
- 直射日光のあたる場所では使用しないでください。
- 周囲温度が定格の範囲を超えるような場所では使用しないでください。
- 塵、埃などの多い場所では使用しないでください。
- 水、油、薬品などの飛沫がかかる場所では、使用しないでください。
- 腐食性ガス、可燃性ガスのある場所では使用しないでください。
- 直接振動や衝撃が伝わる場所では使用しないでください。
- 修理や改造はしないでください。

■ 概要

MOVER-LOADERは、LMT-I 及び CMT-I の専用設定器です。

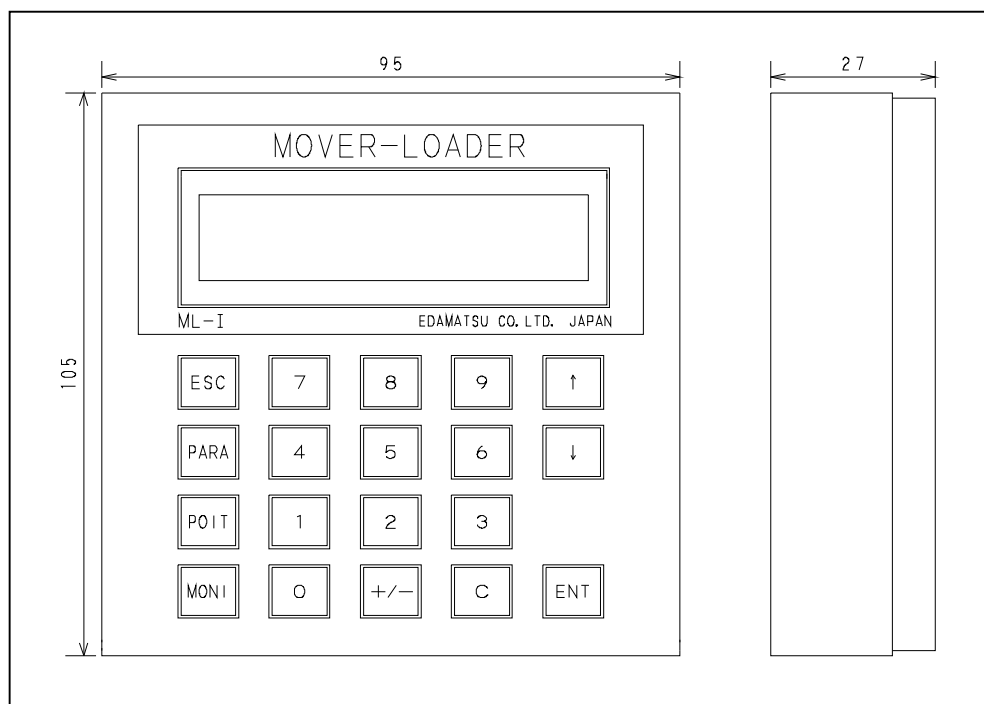
■ 仕様

電源電圧	DC5V (本体より供給)
周囲温度	0~55℃
周囲湿度	35~90%RH (結露なきこと)
外形寸法	95×105×27(W・H・D)
質量	約150g
雰囲気	粉塵、腐食性ガス、直射日光のないこと
付属品	接続ケーブル 1.5m

■ 目次

ページ	項目
1	はじめに
2	目次
3	外径寸法及び各部の説明
4	電源立上がりの表示
5	【PARA】の説明
6	【POIT】の説明
7	【MONI】の説明
8	オールクリア
9	本体バージョン確認
10	注意事項
11	バージョン情報及び不具合情報

■ 外径寸法及び各部の説明



スイッチ	説明
ESC	【PARA】【POIT】【MONI】から、【MENU】へ戻ります。
PARA	パラメータ設定へ移動します。
POIT	ポイント設定へ移動します。
MONI	モニタ表示へ移動します。
↑	No. データを、1コ前へ移動します。
↓	No. データを、1コ後へ移動します。
0 ~ 9	No. データ及び設定データの入力用です。
+ / -	ポイント設定データの+ / -、入力用です。
C	No. データ及び設定データを0にします。
ENT	No. データ及び設定データを確定します。 【MENU】表示時、バージョン情報を表示します。

■ 電源立上がりの表示

LOADERに電源を投入します
コネクタを接続します



* MOVER-LOADER *
*** EDAMATSU ***



* MOVER-LOADER *
START . . .



**** MENU ****
[PARA POIT MONI]

■ 【PARA】の説明（パラメータ）

【MENU】から【PARA】ボタンを押してください。

```
**** PARA ****
ESC:READ No. 00
```

【0 ~ 9】または【↑】【↓】で、No. データを入力してください。
パラメータ番号の設定範囲は、【0 ~ 27】です。
No. データ入力後、【ENT】ボタンを押してください。

```
[ PARA ] No. 00
Deci[    0]
```

【0 ~ 9】【+／-】【C】ボタンで、設定データを入力してください。
設定データ入力後、【ENT】ボタンを押してください。

```
[ PARA ] No. 00
DATA WRITE . . .
```

→

MOVER 処理中の時の表示

```
[ PARA ] No. 00
MOVER BUSY . . .
```

再度、データを書込んでください

```
[ PARA ] No. 00
Deci[    1]
```

設定範囲外の場合は、変更前のデータを表示します。
次のパラメータを読出す場合は、【↑】ボタンを押してください。

```
[ PARA ] No. 01
Acc0[   1.00]
```

【PARA】終了の場合は、【ESC】ボタンを押してください。

```
**** PARA ****
ESC:READ No. 01
```

もう1度、【ESC】ボタンを押してください。

```
**** MENU ****
[PARA POIT MONI]
```

■ 【POIT】の説明（ポイント）

【MENU】から【POIT】ボタンを押してください。

```
**** POIT ****
ESC:READ No. 00
```

【0 ~ 9】または【↑】【↓】で、No. データを入力してください。
ポイント番号の設定範囲は、【0 ~ 99】です。
No. データ入力後、【ENT】ボタンを押してください。

```
[ POIT ] No. 00
Posi[    0]
```

【0 ~ 9】【+／-】【C】ボタンで、設定データを入力してください。
設定データ入力後、【ENT】ボタンを押してください。【設定範囲 -999999 - 999999】
【MONI】ボタンを押すと、現在値データが設定値として取り込みます。（ティーチング機能）
決定後、【ENT】ボタンを押してください。

```
[ POIT ] No. 00
DATA WRITE . . .
```

→

MOVER 処理中の時の表示

```
[ POIT ] No. 00
MOVER BUSY . . .
```

再度、データを書込んでください

```
[ POIT ] No. 00
Posi[   100]
```

設定範囲外の場合は、変更前のデータを表示します。
次のパラメータを読出す場合は、【↑】ボタンを押してください。

```
[ POIT ] No. 01
Posi[    0]
```

【POIT】終了の場合は、【ESC】ボタンを押してください。

```
**** POIT ****
ESC:READ No. 01
```

もう1度、【ESC】ボタンを押してください。

```
**** MENU ****
[PARA POIT MONI]
```

■ 【MONI】の説明（モニタ）

【MENU】から【MONI】ボタンを押してください。

```

**** MONI ****
ESC:READ No. 00
    
```

【0 - 9】または【↑】【↓】で、No. データを入力してください。
 モニタ番号の設定範囲は、【0 - 19】です。
 No. データ入力後、【ENT】ボタンを押してください。

```

[ MONI ] No. 00
Posi[    0]
    
```

次のパラメータを読出す場合は、【↑】ボタンを押してください。

```

[ MONI ] No. 01
Poit[    0]
    
```

【MONI】終了の場合は、【ESC】ボタンを押してください。

```

**** MONI ****
ESC:READ No. 01
    
```

もう1度、【ESC】ボタンを押してください。

```

**** MENU ****
[PARA POIT MONI]
    
```

No.	名称	表示範囲
00	現在値データ	-999999 - 999999
01	ポイントデータ	0 - 99
02	現在速度	20 - 50000
03	入力信号1	00000000
04	入力信号2	00000000
05	入力信号3	00000000
06	出力信号	00000000
07	INT, HOME 個別モニタ	0 0
08	-OT, +OT 個別モニタ	0 0
09	バージョン情報	2.7

■ オールクリア

本体の全データを初期値に戻します。

LOADERの電源投入前に、【C】ボタンを押し続けます。

LAODERの電源を投入します。

```
* MOVER-LOADER *  
*** EDAMATSU ***
```

↓

```
** ALL -- CLEAR **  
[ESC] -- [ENT]
```

【C】ボタンを離します。

オールクリアの場合は、【ENT】ボタンを押します。

```
** ALL -- CLEAR **  
DATA WRITE . . .
```

↓

```
* MOVER LOADER *  
START . . .
```

↓

```
**** MENU ****  
[PARA POIT MONI]
```

MOVER 処理中の時の表示

```
** ALL -- CLEAR **  
MOVER BUSY . . .
```

再度、オールクリアをしてください

■ 本体バージョン確認

LOADERのバージョンを表示します。

**** MENU ****
[PARA POIT MONI]

【ENT】ボタンを押します。

* MOVER LOADER *
Edamatsu Ver 2.7

【ENT】ボタンを離します。

**** MENU ****
[PARA POIT MONI]

■ 注意事項

- (1) 装置立上げ後、LOADERを本体から、外してください。
ノイズが多い環境では、通信エラーが発生する場合があります。
通信エラーが発生した場合は、コネクタを抜いてください。
- (2) 【MENU】表示時に、LOADER、コネクタを外してください。
データ通信中に、コネクタを外すと、装置側が、通信エラー処理後、動作します。
パルス出力中に、コネクタを外さないでください。
- (3) 装置側がパルス出力中は、LOADERの処理を受け付けません。【PARA, POIT】
【MONI】の場合は、操作を受け付けますが、処理中は、表示値が0になります。
パルス出力完了後、表示を更新します。

■ バージョン情報及び不具合情報

Ver 1.0 2006年1月から出荷を開始しました。

Ver 2.0 2008年5月から出荷を開始しました。

Ver 2.1 MOVER Ver 2.2 に合わせる為、バージョンが存在しません。

Ver 2.2 お客様の要望により、[↑][↓]キーの動作を反転しました。
[↑]時、No.データを加算 [↓]時、No.データを減算します。

Ver 2.3 設定データ書き込み時、タイミングによっては、MOVER処理中の時
[DATA WRITE …] の表示が出たままになります。
この状態では、テンキー操作無効で、MOVER処理受付可能になるまで
待たなければなりませんでした。
改善点として、MOVER処理中の時、[MOVER BUSY …] の表示を出して
テンキー操作が出来るようにしました。
[MOVER BUSY …] が出た時は、再度データを書き込んでください。

Ver 2.4 2010年度版コンパイラで、コンパイルしています。(機能は変わりません)

Ver 2.5 スイッチの、チャタリング防止時間を短くしました。(操作性 なめらか)

Ver 2.6 2015年度版コンパイラで、コンパイルしています。(機能は変わりません)

Ver 2.7 後継機種マイコンに切替ました。
[MONI] No.7 , No.8 に個別モニタを追加しました。