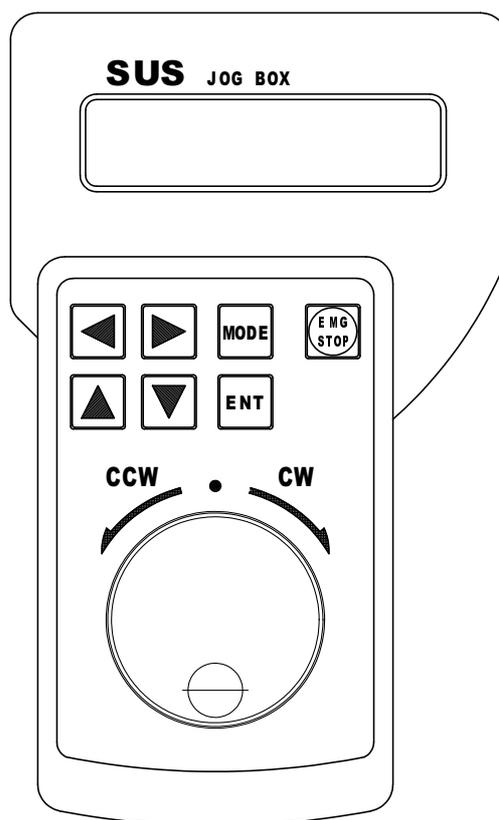


i-Feed
i-Feed2

I F - J 2

取扱説明書

第1.0版



SUS
www.sus.co.jp

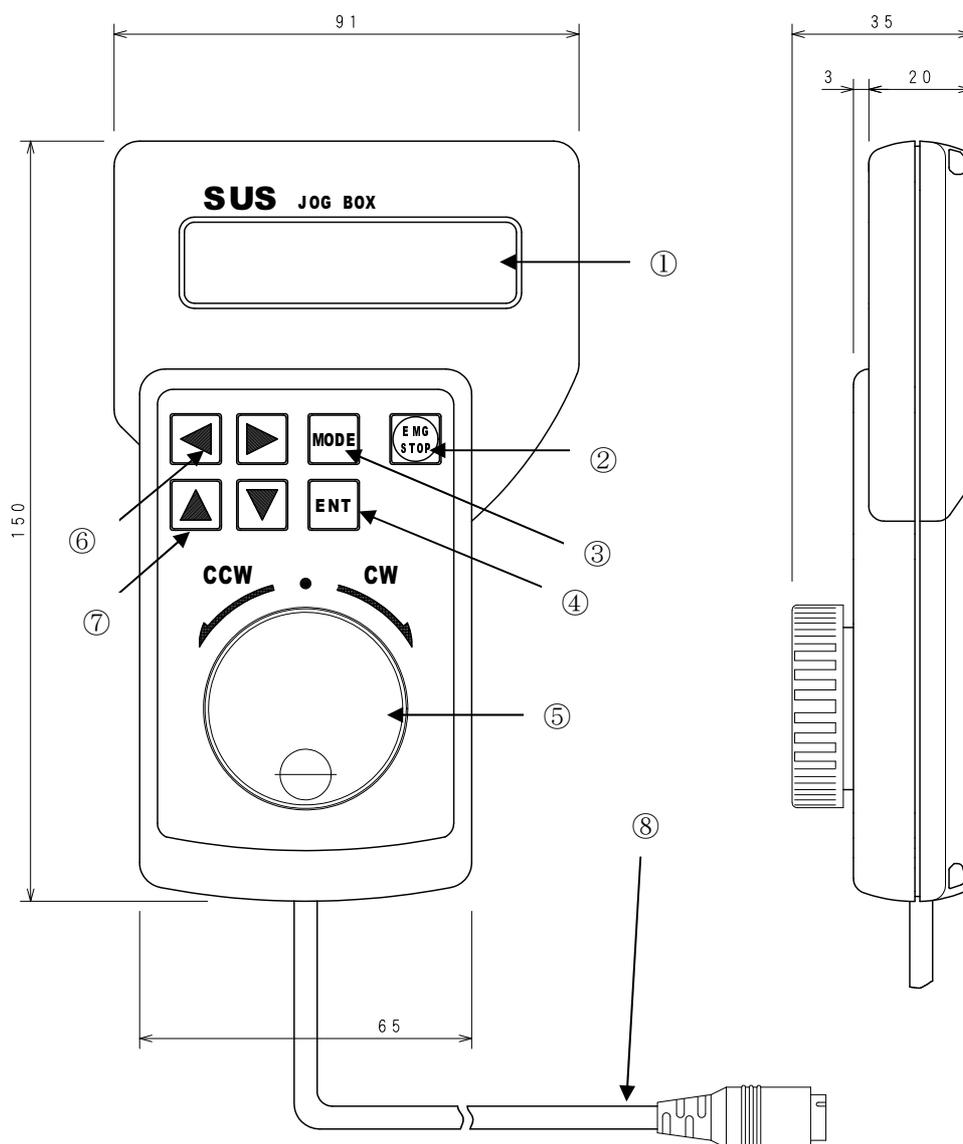
目次

1. 各部の名称・外形寸法	2
2. IF-J2とi-Feedの組み合わせ	3
3. IF-J2 操作方法	4
3.1 電源の投入	4
3.2 IF-J2の操作開始	4
4. i-Feed (旧型) の場合	5
4.1 動作モード	5
4.2 RESETモード	6
4.3 EDITモード	7
4.4 MOVEモード	10
4.5 I/Oモード	11
4.6 通信エラー	12
5. i-Feed 2 (新型) の場合	13
5.1 動作モード	13
5.2 POSモード	14
5.3 PARAモード	16
5.4 MOVEモード	18
5.5 I/Oモード	19

改版履歴

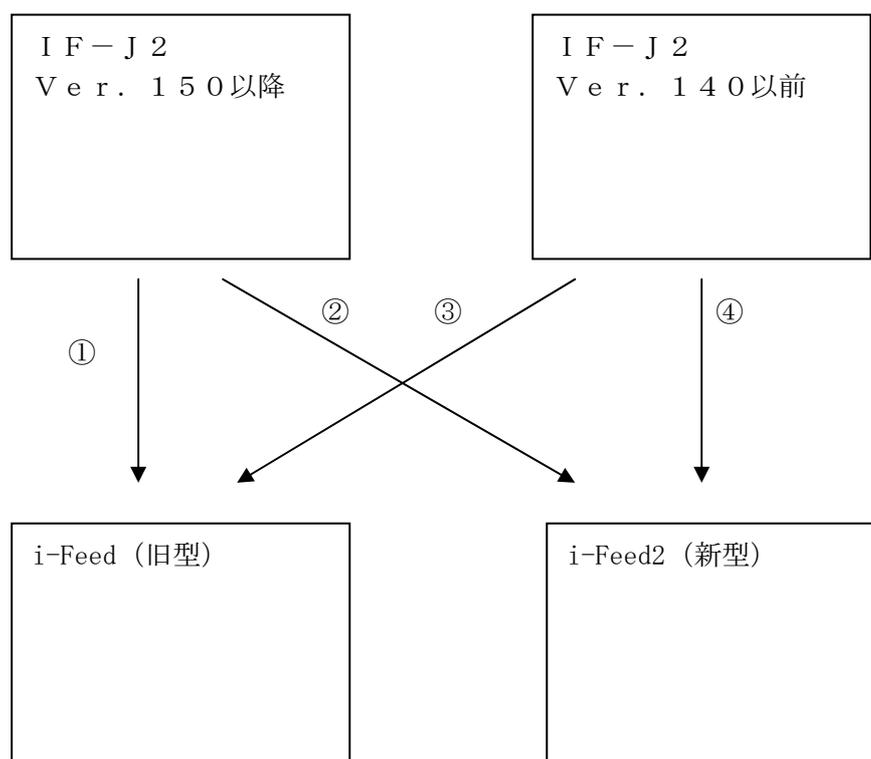
版	年月日	内 容	変更ページ
0.98	-		-
1.0	2015/1/30	i-Feed2 用追加、全項見直し	全ページ

1. 各部の名称・外形寸法



- | | |
|--|--------------------------------|
| ① LCD表示器
各種データを表示 | ⑤ ジョグダイヤル
項目の選択
設定の変更 |
| ② EMG STOPキー
未使用 | ⑥ 矢印キー（左右）
カーソルの移動
項目の選択 |
| ③ MODEキー
モードの変更
前の画面に戻る | ⑦ 矢印キー（上下）
カーソルの移動
項目の選択 |
| ④ ENTキー
選択・変更の決定
書き込み・動作の実行を行います | ⑧ ケーブル
IF本体へ接続 |

2. IF-J2 と i-Feed の組み合わせ



IF-J2 Ver. 150以降は、i-Feed (旧型)、i-Feed2 (新型) の両方に対応しています。
①、②の組み合わせ

IF-J2 Ver. 140以前は、i-Feed (旧型) のみに対応しています。
③の組み合わせ

IF-J2 Ver. 140以前は、i-Feed2 (新型) では使用できません。
④の組み合わせ

通信時に以下のアラーム表示になります。

```

* *   A L A R M   * *
A L A R M   N o .
  
```

3. IF-J2 操作方法

3.1 電源の投入

IF-J2をコントローラに接続し、電源を投入します。
電源投入時、液晶画面に以下のように製品名とソフトのバージョンなどが表示されます。
この時点では通信を行いませんので、IFは外部信号により動作させることが可能です。

```

* * * *   I F - J 2   * * * *
V e r 1 . 0 0   S U S   C o r p

```

3.2 IF-J2の操作開始

バージョン表示が終わると、以下の画面で、IF-J2の操作開始のための[ENT]キー入力待ちとなります。IF-J2の操作を開始するには、[ENT]キーを押して下さい。

```

P u s h   E N T
t o     S T A R T

```

↓

[ENT] キー

IF-J2の操作開始時に、IF-J2とIFコントローラで通信ができなかった場合、以下のような表示がされます。12ページを参照ください。

```

C O M   C H E C K

```

↓

```

C O M   E R R   O C C U R E D !

```

通信が正常に終了した場合は、モード選択画面が表示され、モード選択に移ります。

```

C O M   C H E C K

```

↓

```

1 . R E S E T   2 . E D I T
3 . M O V E   4 . I / O

```

i-Feed（旧型）との接続の場合、5ページから
i-Feed2（新型）との接続の場合、13ページからの説明を参照ください。

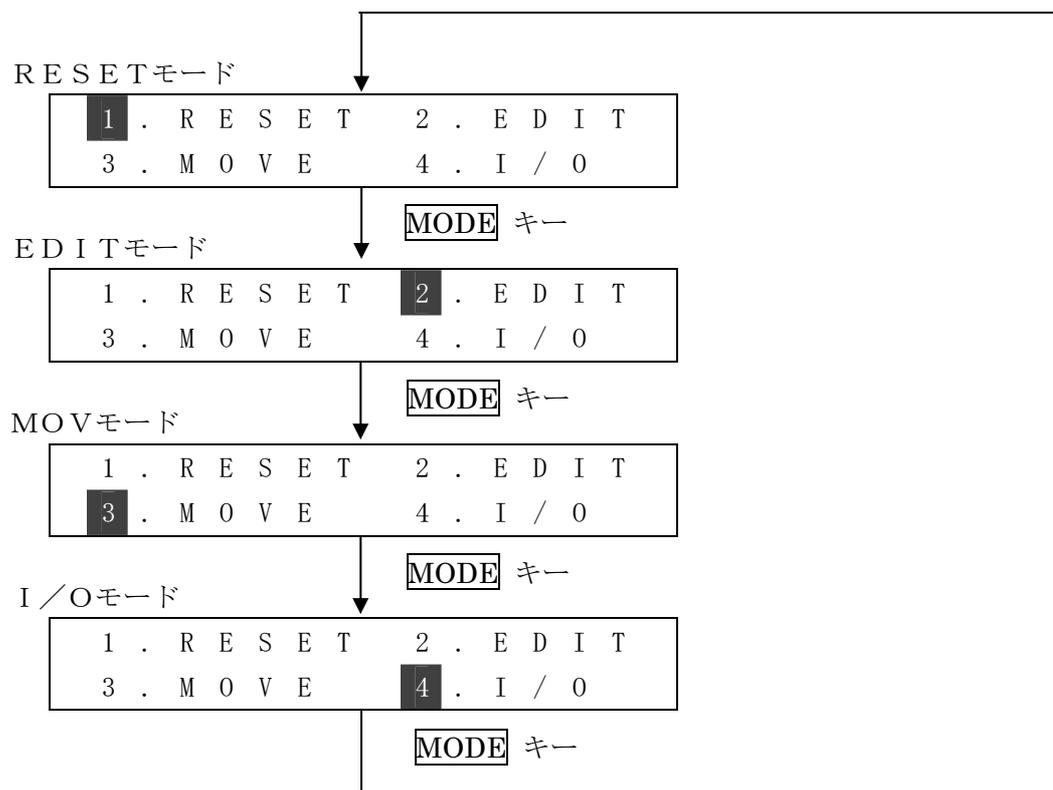
4. i-Feed（旧型）の場合

【i-Feed(旧型)】

4. 1 動作モード

(1) モードの選択

操作開始後、コントローラとの通信が終了すると下記画面が表示され、モードの選択を行います。
 [MODE] キーによって、モードを選択します。



動作モードを選択するときは、[ENT]キーを押します。

(2) モードの説明

IF-J2の動作モード

モード	内 容
RESETモード	コントローラのリセットを行います。 コントローラのリセットを行うと、IFが原点復帰動作を行います。 また書き込んだ設定が再度読み込まれます。
EDITモード	設定の編集を行います。
MOVEモード	IFの移動テストを行います。 本モードでの動作は、通信による動作であり通信速度の影響を受けます ので、 外部入力信号による動作よりも速度が若干遅くなります。 外部入力信号からの動作確認を必ずして下さい。
I/Oモード	入出力の状態をモニタします。 また出力の状態を変更することができます。

4. 2 R E S E T モード

【i-Feed(旧型)】

R E S E Tモードでは、コントローラのリセットを行います。

データの編集後に書き込みを行った時や、I F - J 2で通信を行った後に外部信号でI Fを動作させたい時等に使用します。

MODE キーを押してR E S E Tモードを選択後、**ENT** キーを押すと、R E S E Tモードになります。

1	.	R	E	S	E	T	2	.	E	D	I	T
3	.	M	O	V	E	4	.	I	/	O		

ENT キー

R	E	S	E	T	R	E	S	E	T	O	K	?			
					Y	:	E	N	T	N	:	M	O	D	E

リセットする場合

ENT キー

リセットしない場合

MODE キー

1	.	R	E	S	E	T	2	.	E	D	I	T
3	.	M	O	V	E	4	.	I	/	O		

リセット確認の画面が表示されます。リセットする場合は **ENT** キーを押します。リセットしない場合は、**MODE** キーを押します。

【i-Feed(旧型)】

設定項目と表示名

	名 称	表 示	初期値	データ範囲
1	位置 1 ・速度	1-VEL	2 0	1 ～ 3 0
2	位置 1 ・加速	1-ACC	1	1 ～ 9
3	位置 1 ・減速	1-DCC	1	1 ～ 9
4	位置 1 ・停止時間	1-PausingTime	0	0 ～ 2 5 5
5	位置 2 ・速度	2-VEL	6	1 ～ 3 0
6	位置 2 ・加速	2-ACC	3	1 ～ 9
7	位置 2 ・減速	2-DCC	1	1 ～ 9
8	位置 2 ・停止時間	2-PausingTime	0	0 ～ 2 5 5
9	位置 No. 1	Posi1(Pulse)	1 0 0	0 ～ 4 0 0
10	位置 No. 2	Posi2(Pulse)	2 0 0	0 ～ 4 0 0
11	セパレートタイマ	SeparateTIM	1 0 0	1 ～ 2 5 5
12	供給動作カウンタ	SupplyCNT	8	1 ～ 2 5 5
13	供給スタートデレイ	Restart Delay	1 0 0	1 ～ 2 5 5
14	中間ワーク確認カウンタ	MidDetectCNT	1 5	1 ～ 2 5 5
15	ワーク不足カウンタ	NoWorkCNT	2 0 0	1 ～ 2 5 5
16	原点復帰速度	HOMING VEL	8	1 ～ 1 6
17	原点復帰パルス	HOMING PULSE	3 0 0	1 ～ 6 0 0
18	オフセット速度	OFFSET VEL	6	1 ～ 1 6
19	オフセットパルス	OFFSET PULSE	2	1 ～ 1 0 0
20	先端ワーク OFF タイマ	TipOffTIM	2 0	1 ～ 2 5 5
21	SP1	SPECIAL1	1	0 ～ 2 5 5

4. 4 MOVEモード

【i-Feed(旧型)】

MOVEモードでは、IFの移動テストを行います。

※ここでの移動テストは通信よって行う為、外部I/Oのスタート信号から移動させたときと移動速度が異なります。設定値変更後は、外部I/Oのスタート信号によって動作を確認して下さい。

MODE キーを押してMOVEモードを選択後、ENT キーを押すと、MOVEモードになります。

1 . R E S E T	2 . E D I T
3 . M O V E	4 . I / O

ENT キー

MODE キー

M	O	V	E								
		S	T	A	R	T	:	E	N	T	

移動させる場合は

ENT キー

停止させる場合は

MODE キー

M	O	V	E								
		S	T	O	P	:	M	O	D	E	

移動確認の画面が表示されます。移動テストを行う場合は ENT キーを押します。移動テストを行わない場合は、MODE キーを押します。

移動テスト中に停止させる場合は、MODE キーを押します。

4. 6 通信エラー

【i-Feed(旧型)】

I F - J 2 とコントローラの通信に異常が発生した場合、通信エラーとなります。

C O M E R R O C C U R E D !

通信エラーが発生した場合、以下の確認をしてください。

自動機の場合

外部入力の運転入力<RUN>信号がONしていませんか。

外部入力の運転入力<RUN>信号がONしていると、通信ができません。

手動機の場合

自動起動用短絡プラグは外してありますか。

手動機は電源を入れると自動起動するように、プラグを短絡してあります。

(自動機の運転入力<RUN>信号に当たります)

運転入力<RUN>信号が入力されている状態ですと、通信ができませんので、

短絡プラグを外して頂く必要があります。

短絡プラグの取り外し方法は「i-Feed 取扱説明書 9-3 ページ」を参照ください。

5. i-Feed2（新型）の場合

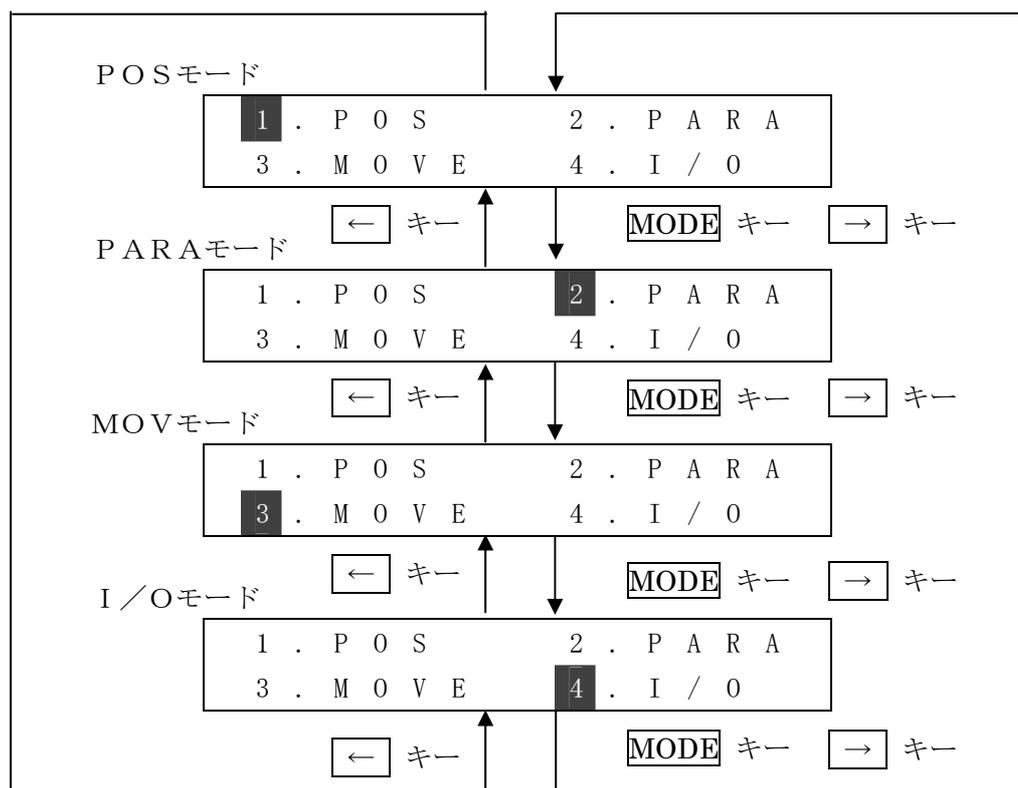
【i-Feed2(新型)】

5. 1 動作モード

(1) モードの選択

操作開始後、コントローラとの通信が終了すると下記画面が表示され、モードの選択を行います。

MODE キーによって、モードを選択します。



動作モードを選択するときは、[ENT]キーを押します。

(2) モードの説明

IFデータ設定機の動作モード

モード	内 容
POSモード	動作パラメータ（速度、加減速、位置、タイマー）の編集を行います。
PARAモード	センサパラメータ、原点復帰パラメータの編集を行います。
MOVEモード	IFの移動テストを行います。
I/Oモード	入出力の状態をモニタします。 また出力の状態を変更することができます。

5. 2 POSモード

【i-Feed2(新型)】

POSモードでは、動作パラメータの編集を行います。
 編集できる設定項目とその表示名はP. 15を参照して下さい。
 また各項目毎の設定範囲を参考にし、設定値の編集を行って下さい。

MODE キーを押してPOSモードを選択後、**ENT** キーを押すと、POSモードになります。

コントローラで設定された動作パターンの動作パラメータの編集が行えます。

設定項目の選択

1 . P O S	2 . P A R A
3 . M O V E	4 . I / O

ENT キー

P O S	V : 2 0	A : 1	D : 1
P 0 - 1	T : 0 0 0	P : 1 0 0	

→ キー

← キー

P O S	V : 2 0	A : 1	D : 1
P 0 - 1	T : 0 0 0	P : 1 0 0	

→ キー

← キー

P O S	V : 2 0	A :	D : 1
P 0 - 1	T : 0 0 0	P : 1 0 0	

→ キー

← キー

P O S	V : 2 0	A :	D : 1
P 0 - 1	T : 0 0 0	P : 1 0 0	

→ キー

← キー

P O S	V : 2 0	A :	D : 1
P 0 - 1	T : 0 0 0	P : 1 0 0	

→ キー

← キー

P O S	V : 0 6	A : 3	D : 1
P 0 - 2	T : 0 0 0	P : 2 0 0	

→ キー

← キー

(以下 省略)

設定項目の選択は、**→** キーまたは **←** キーを押します。

停止時間、位置は桁変更ができません。

← キーまたは **→** キーを押して、値を変更したい桁へカーソルを移動します。

値の変更はジョグダイヤルで行います。

ジョグダイヤル右回し：値の増加
 ジョグダイヤル左回し：値の減少

↑ キーまたは **↓** キーを押すと、位置1、2の切替をします。

編集したデータの書き込み

【i-Feed2(新型)】

P	0	S	V	:	2	0	A	:	1	D	:	1	
P	0	-	1	T	:	0	0	0	P	:	1	0	0

MODE キー

P	0	S	W	R	I	T	E	O	K	?			
			Y	:	E	N	T	N	:	M	O	D	E

書き込みを行う場合

ENT キー

書き込みをしない場合

MODE キー

書き込み確認の画面が表示されます。書き込みを行う場合は **ENT** キーを押します。書き込まない場合は、**MODE** キーを押します。

1	.	P	O	S	2	.	P	A	R	A
3	.	M	O	V	E	4	.	I	/	0

設定項目

	名 称	初期値	データ範囲
1	位置 1 ・ 速度 (V)	2 0	1 ~ 3 0
2	位置 1 ・ 加速 (A)	1	1 ~ 9
3	位置 1 ・ 減速 (D)	1	1 ~ 9
4	位置 1 ・ 停止時間 (T)	0	0 ~ 2 5 5
5	位置 No. 1 (P)	1 0 0	0 ~ 4 0 0
6	位置 2 ・ 速度 (V)	6	1 ~ 3 0
7	位置 2 ・ 加速 (A)	3	1 ~ 9
8	位置 2 ・ 減速 (D)	1	1 ~ 9
9	位置 2 ・ 停止時間 (T)	0	0 ~ 2 5 5
10	位置 No. 2 (P)	2 0 0	0 ~ 4 0 0

5. 3 P A R Aモード

【i-Feed2(新型)】

P A R Aモードでは、センサパラメータ、原点復帰パラメータの編集を行います。
編集できる設定項目とその表示名はP. 17 を参照して下さい。
また各項目毎の設定範囲を参考にし、設定値の編集を行って下さい。

MODE キーを押してP A R Aモードを選択後、**ENT** キーを押すと、P A R Aモードになります。

設定項目の選択

1 . P O S	2 . P A R A
3 . M O V E	4 . I / O

ENT キー

P A R A	:	0 1 0 0
S e p a r a t e T I M	:	0 1 0 0

↓ キー

↑ キー

P A R A	:	0 0 1 0
S u p p l y T I M	:	0 0 1 0

↓ キー

↑ キー

P A R A	:	0 1 0 0
R e s t a r t D L Y	:	0 1 0 0

↓ キー

↑ キー

(以下 省略)

設定項目の選択は、**↑** キーまたは **↓** キーを押します。

← キーまたは **→** キーを押して、値を変更したい桁へカーソルを移動します。

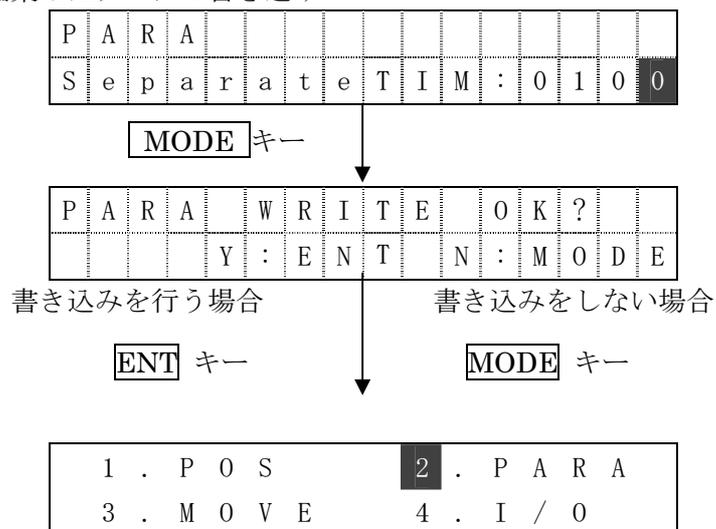
値の変更はジョグダイヤルで行います。

ジョグダイヤル右回し：値の増加

ジョグダイヤル左回し：値の減少

編集したデータの書き込み

【i-Feed2(新型)】



書き込み確認の画面が表示されます。書き込みを行う場合は **ENT** キーを押します。書き込まない場合は、**MODE** キーを押します。

設定項目と表示名

	名 称	表 示	初期値	データ範囲
1	セパレートタイマ	SeparateTIM	500	1～2000
2	供給動作カウンタ	SupplyTIM	800	1～2000
3	供給スタートデレイ	RestartDLY	500	1～2000
4	中間ワーク確認カウンタ	RailDetect	1000	1～2000
5	ワーク不足カウンタ	NoWorkCNT	20	1～2000
6	先端ワークOFFタイマ	TipOffTIM	100	1～2000
7	原点復帰速度	HOMING VEL	8	1～16
8	原点復帰パルス	HOMING PULSE	300	1～600
9	オフセット速度	OFFSET VEL	6	1～16
10	オフセットパルス	OFFSET PULSE	2	1～100

5. 4 MOVEモード

【i-Feed2(新型)】

MOVEモードでは、IFの移動テストを行います。

コントローラで設定された動作パターンでの移動が行えます。

MODE キーを押してMOVEモードを選択後、**ENT** キーを押すと、MOVEモードになります。

1 . P O S	2 . P A R A
3 . M O V E	4 . I / O

ENT キー

MODE キー

M	O	V	E			P	a	t	t	e	r	n	:	1
				S	T	A	R	T	:	E	N	T		

移動させる場合は

ENT キー

停止させる場合は

MODE キー

M	O	V	E											
				S	T	O	P	:	M	O	D	E		

移動確認の画面が表示されます。移動テストを行う場合は **ENT** キーを押します。移動テストを行わない場合は、**MODE** キーを押します。

コントローラで設定された動作パターンを表示します。

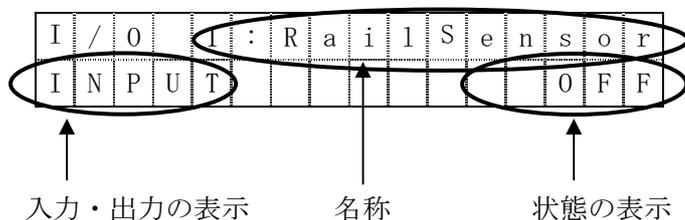
移動テスト中に停止させる場合は、**MODE** キーを押します。

5. 5 I/Oモード

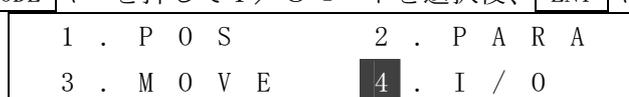
【i-Feed2(新型)】

I/Oモードでは、入出力の入力および出力状態のモニタ、出力状態の変更を行います。
入出力項目とその表示名はP. 20を参照して下さい。

画面説明

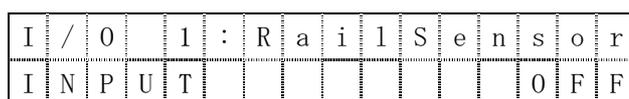


MODE キーを押して I/Oモードを選択後、ENT キーを押すと、I/Oモードになります。



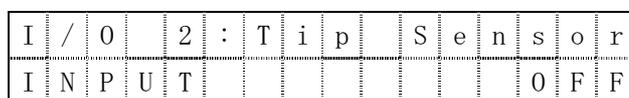
ENT キー

MODE キー



↓ キー

↑ キー



↓ キー

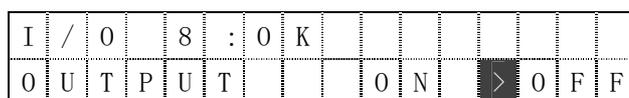
↑ キー

(省略)



↓ キー

↑ キー



↓ キー

↑ キー

(以下 省略)

項目の選択は、↑ キーまたは
↓ キーを押します。

入力では、入力状態を表示
します。

出力では、出力の状態にカーソルが
セットされます。
ENT キーを押す毎に状態を反転さ
せることができます。

入出力項目と表示名

【i-Feed2(新型)】

	名 称	表 示	
1	レールセンサー	RailSensor	INPUT
2	先端センサー	Tip Sensor	
3	動作指令	Run	
4	連続動作	Cont	
5	整列停止	Pause	
6	動作パターン	Pattern	
7	停止中	IN-P	OUTPUT
8	取り出しOK	OK	
9	切り出し	SOL	
10	ワーク不足	EMPTY	

保 証 範 囲

保 証 期 間	ご購入後 1 年間
---------	-----------

1. この製品は、お買い上げ日より 1 年間保証しております。
製造上の欠陥による故障につきましては、無償にて修理いたします。
2. 保証期間内でも下記事項に該当する場合は除外いたします。
 - a 取扱説明書に基づかない不適切な取扱い、または使用による故障
 - b 電氣的、機械的な改造を加えられた時
 - c 火災、地震、その他天災地変により生じた故障、損傷
 - d その他、当社の責任とみなされない故障、損傷
3. 本保証は日本国内でのみ有効です。
4. 保証は納入品単体の保証とし、納入品の故障により誘発される損害は保証外とさせていただきます。

S U S 株式会社

<http://www.sus.co.jp/>

お問合せは、静岡事業所 Snets 営業までお願い致します。

〒439-0037

静岡県菊川市西方 53

TEL : (0537) 28-8700

製品改良のため、定価・仕様・寸法などの一部を予告なしに変更することがあります。

15.01 1.0 版