

XA-PTC1

取扱説明書

Rev 2.11

SUS Corporation.

XA-PTC1 使用許諾契約書

この度は、**XA-PTC1**をご利用いただき、誠にありがとうございます。

SUS（株）（以下「甲」という）が作成したソフトウェア・プログラム **XA-PTC1** のご使用にあたり、以下の契約に御同意戴きます。

本契約に御同意戴けない場合は、**XA-PTC1** をお客様のパソコンから直ちに削除して戴きます。

1. 本契約はお客様が **XA-PTC1** の使用を始めたときから発効します。
2. **XA-PTC1** に関する著作権は、甲が保有します。
3. お客様は甲製 **XA** を用い、お客様自身に限り、自己の業務上の目的にのみ **XA-PTC1** を使用することができます。
4. 甲の書面による事前の同意を得なければ、**XA-PTC1** および付属文書の複製、改変、他への引用はできません。
5. お客様が **XA-PTC1** を使用された結果の影響については、甲は免責とさせていただきます。
（**XA-PTC1** 免責事項 参照）**XA-PTC1** の使用によりお客様にいかなる損害が発生したとしても、甲に対して賠償を求めることはできません。
6. お客様が本条項に違反された場合や本契約を継続しがたい重大な事由がある時は、甲は直ちに使用許諾を解除できるものとします。
7. 甲は **XA-PTC1** に関するすべての仕様について、事前の通知なしに変更できるものとします。
また **XA-PTC1** に関するいかなる保証も行わないものとします。

XA-PTC1 免責事項

●**XA-PTC1** をご使用されたことによって、お客様のパソコン本体および周辺機器やデータなどに何らかのトラブルや損害が生じたとしても、当社では一切責任をおいかねます。このことをご理解いただいたうえで、**XA-PTC1** をご利用下さい。

XA-PTC1 使用許諾契約書

この度は、**XA-PTC1**をご利用いただき、誠にありがとうございます。

SUS（株）（以下「甲」という）が作成したソフトウェア・プログラム **XA-PTC1** のご使用にあたり、以下の契約に御同意戴きます。

本契約に御同意戴けない場合は、**XA-PTC1** をお客様のパソコンから直ちに削除して戴きます。

1. 本契約はお客様が **XA-PTC1** の使用を始めたときから発効します。
2. **XA-PTC1** に関する著作権は、甲が保有します。
3. お客様は甲製 **XA** を用い、お客様自身に限り、自己の業務上の目的にのみ **XA-PTC1** を使用することができます。
4. 甲の書面による事前の同意を得なければ、**XA-PTC1** および付属文書の複製、改変、他への引用はできません。
5. お客様が **XA-PTC1** を使用された結果の影響については、甲は免責とさせていただきます。
（**XA-PTC1** 免責事項 参照）**XA-PTC1** の使用によりお客様にいかなる損害が発生したとしても、甲に対して賠償を求めることはできません。
6. お客様が本条項に違反された場合や本契約を継続しがたい重大な事由がある時は、甲は直ちに使用許諾を解除できるものとします。
7. 甲は **XA-PTC1** に関するすべての仕様について、事前の通知なしに変更できるものとします。
また **XA-PTC1** に関するいかなる保証も行わないものとします。

XA-PTC1 免責事項

●**XA-PTC1** をご使用されたことによって、お客様のパソコン本体および周辺機器やデータなどに何らかのトラブルや損害が生じたとしても、当社では一切責任をおいかねます。このことをご理解いただいたうえで、**XA-PTC1** をご利用下さい。

目次

1. はじめに

1. 1	ご使用の際の注意事項	P.1-1
1. 2	概要	P.1-2
1. 3	動作環境	P.1-3
1. 4	インストール方法	P.1-4
1. 5	アンインストール方法	P.1-8
1. 6	通信ケーブル接続方法	P.1-9
1. 7	XA-PTC1 起動方法	P.1-9
1. 8	2 種類の運転方法	P.1-10

2. ポジション運転

2. 1	データ編集画面	P.2-1
2. 2	移動テスト画面	P.2-2
2. 3	メニューバー	P.2-3
2. 4	ツールバー	P.2-5
2. 5	ステータス&アラーム	P.2-6
2. 6	ステータスバー	P.2-7
2. 7	モード選択	P.2-7
2. 8	データ編集	P.2-8
2. 9	ティーチング	P.2-9
2. 11	移動テスト	P.2-11

3. ダイレクト運転

3. 1	位置指定画面	P.3-1
3. 2	JOG移動画面	P.3-2
3. 3	メニューバー	P.3-3
3. 4	ツールバー	P.3-3
3. 5	ステータス&アラーム	P.3-4
3. 6	ステータスバー	P.3-5
3. 7	位置指定移動	P.3-6
3. 8	JOG移動	P.3-7

4. その他の機能について

4. 1	パラメータ編集	P.4-1
4. 2	リモート入出力	P.4-3
4. 3	オプション画面	P.4-4
4. 4	設定	P.4-5

5. その他

5. 1	メニュー解説	P.5-1
5. 2	旧型アクチュエータの判別について	P.5-7
5. 3	XA-PTC1 に関するお問い合わせ先	P.5-7
5. 4	通信ポートの確認方法	P.5-8

1. はじめに

XA-PTC1 は、SUS Corp.の **XA-TC1** コントローラをサポートするパソコン用ソフトウェアです。

XA-TC1 はジョグボックスにより位置のティーチングも可能ですが、**XA-PTC1** を使用すると、設定値などが見やすく、より簡単な位置データの編集やパラメータの編集を行うことができます。また、編集したデータをファイルに保存したり、印刷したりすることができます。本ソフトにより、**XA-TC1** が皆様により使いやすいものと感じていただけることと思います。

1. 1 XA-PTC1 ご使用の際の注意事項

- **XA-TC1** コントローラに通信ケーブルを接続および取り外しする際は、必ず **XA-TC1** コントローラの電源を **OFF** にしてください。
- **XA-TC1** コントローラとお客様のパソコンでデータ通信を行う際は、当社指定の通信ケーブル（PC232-8-CAB）をご使用下さい。
- **XA-TC1** コントローラとお使いのパソコンがデータ通信を行っている際は、**XA-TC1** コントローラの電源を **OFF** にしないでください。またデータ通信中に通信ケーブルがはずれたりしないよう、通信ケーブルはしっかりと接続してください。

1. 2 XA-PTC1 概要

XA-PTC1 のサポートする機能を以下に簡単に説明します。

◆ティーチング（ホジション運転時）

XA の移動位置のティーチングが可能です。

○ MDI による位置データ編集

数値を直接入力し、位置データを編集します。コントローラから位置データ(速度・加速・方法・位置・押付力・押付位置)を読み込んで、編集を行うこともできます。

編集した位置データは、ファイルに保存したり、印刷することができます。

またコントローラとの通信によって、位置データの読み込み・書き込み・データ照合が可能です。

○ ジョグティーチングによる位置データ編集

ジョグ動作により XA を移動させ、位置を取り込み、ティーチングを行います。

◆移動テスト

○ ティーチングした位置の確認（ホジション運転時）

移動テスト画面で、選択移動や連続移動を使用して、登録した位置への移動を確認することができます。

XA 選択移動（移動テスト）

XA を移動させたい移動位置 No. を最大 15 カ所まで指定し、選択した順番に連続で移動させることができます。また、次の移動までにタイマー(100msec 単位)を入れることができます。

XA 連続移動（移動テスト）

XA を任意の連続した位置 No. へ連続で移動させることができます。

または単移動を選択すると入力した位置 No. へ 1 ヶ所ずつ移動させることができます。

○ 移動位置の確認（ダイルト運転時）

位置、速度を設定し移動させたり、ジョグ動作により任意の位置へ移動させることができます。

◆パラメータの編集（ホジション運転時・ダイルト運転時）

XA-TC1 コントローラのパラメータの編集が可能です。編集したパラメータは、ファイルとして保存したり、印刷することができます。またコントローラとの通信によって、パラメータの読み込み・書き込み・データ照合が可能です。

◆モニター機能（ホジション運転時・ダイルト運転時）

リモート I/O のモニターやリモート出力の ON/OFF が可能です。

1. 3 XA-PTC1 動作環境

XA-PTC1 を動作させるためには、以下の環境が必要です。

◆対応するパソコン機種

本ソフトが動作する事を確認した機種は以下の通りです。

Windows 2000	
Windows XP	(32Bit 版)
Windows Vista	(32Bit 版)
Windows 7	(32Bit/64Bit 版)
Windows 8	(32Bit/64Bit 版)
Windows 8.1	(32Bit/64Bit 版)
Windows 10	(32Bit/64Bit 版)

が動作する機種 (IBM PC、および PC/AT 互換機(DOS/V))

※ 上記 OS であっても、機種によっては正常に動作しない場合もあります。

◆CPU&メモリ

インテル ペンティアム II 200MHz 以上および同等の互換品
拡張メモリ 256MB 以上を推奨

◆ハードディスク空き容量

空き容量 10MB 以上

◆ディスプレイ

解像度 1024×768 以上
カラー256 色以上

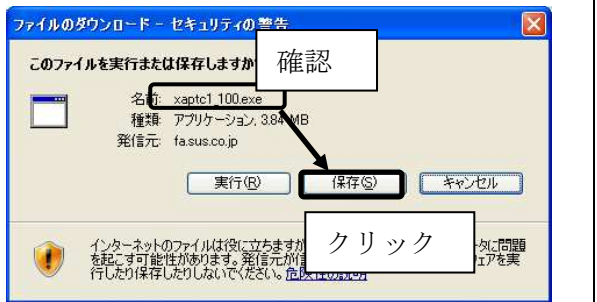

◆シリアルポート(RS-232C)




RS-232C シリアルポート COM 1 ～ 1 6 までのいずれかが使用可能であること

※ RS-232C シリアルポートが無い場合は、USBポートで USB-RS232C (コンバータ) を使用し、通信を行うことができます。

1. 4 XA-PTC1 インストール方法

XA-PTC1は、パソコンのハードディスクにインストールして使用します。
ここでは、**XA-PTC1**のインストール方法を説明します。

<p>1 SUS(株)ホームページ(http://www.sus.co.jp)で、XA-PTC1の使用許諾契約書を読み、御同意戴けたらダウンロード用のホームページへ進みます。</p>	
<p>2 次に XA-PTC1のセットアッププログラムをお客様のパソコンにダウンロード（保存）して頂きます。ダウンロード用のファイルは2種類用意されています。 ファイル名は、 XA-PTC1_###.exe XA-PTC1_###_nf.exe(.NetFramework2.0同梱版) の2つです。 どちらも自己解凍ファイルです。インストール先のPCがインターネットに接続されておらず、また NetFramework2.0 がインストールされていない場合は同梱版をインストールしてください。</p> <p>※ ###には、バージョンの数値が入ります。</p>	
<p>3 ダウンロードする自己解凍ファイル“XA-PTC1_###.exe”の文字をクリックし、「このプログラムをディスクに保存する」を選択して[OK]ボタンをクリックします。</p>	
<p>4 ファイルをダウンロードするフォルダを適当に作成し、そのフォルダを指定します。 ここでは、例として“temp”というフォルダを作成し、そこを保存する場所に指定し、[保存]ボタンをクリックして保存します。</p>	



5	ホームページからダウンロード（保存）したファイルを、「マイコンピュータ」または「エクスプローラ」で表示させ、ダブルクリックして下さい。	
6	ダブルクリックすると、解凍先の指定が必要となりますので、適当なフォルダを指定してください。例として、ここでは先ほど保存した”temp”というフォルダに解凍します。	
7	「XAPTC1vXXX_setup.exe」をダブルクリックし、インストールを開始して下さい。	




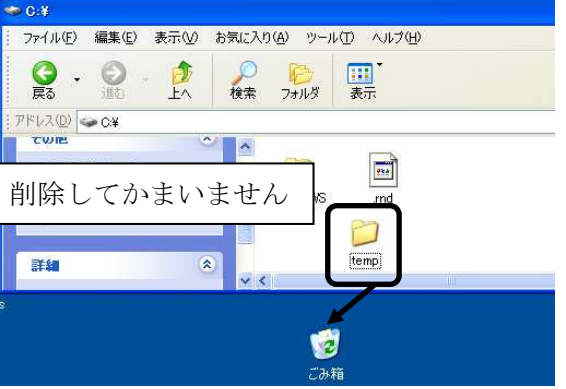
※ インストール時に、システムファイルや共有ファイルを、他のアプリケーションが使用しているとインストールできないことがあります。

インストール前に他のアプリケーションを終了させるようにしてください。

XA-PTC1をインストールしようとしているパソコンに、旧バージョンの **XA-PTC1** がインストールされていても、上書きでのインストールや古いバージョンの削除は行われませんので、手動で旧バージョンの **XA-PTC1** を削除して下さい。

旧バージョンの **XA-PTC1** を削除したいときは、「**アンインストール方法**」P.1-8 を参照して下さい。


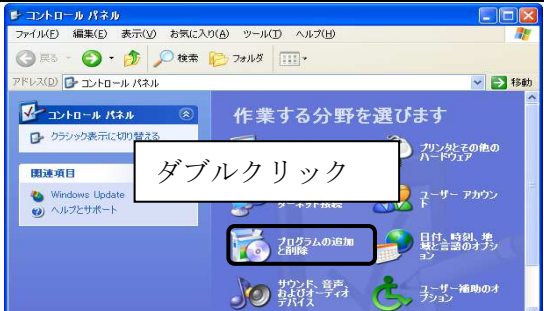
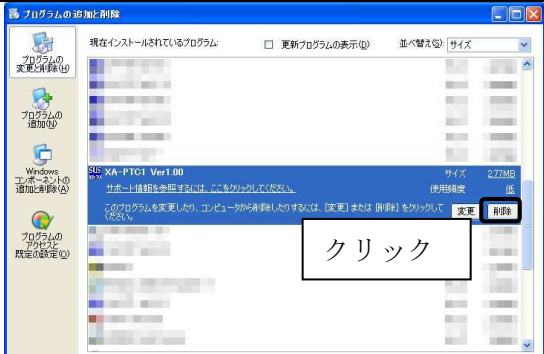
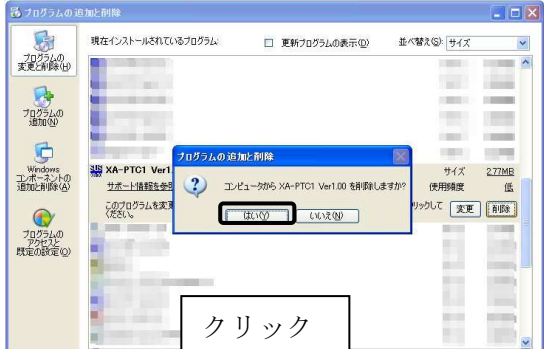
8	<p>セットアップ開始の画面が表示されたら、[次へ(N)]ボタンをクリックして下さい。</p>	 <p>クリック</p>
9	<p>XA-PTC1 の使用許諾契約書の内容をお読みいただき、使用許諾契約書の内容に同意していただいた上で、[次へ]をクリックして下さい。</p> <p>※同意いただけない場合は、インストールを続行することができませんので、ご了承下さい。</p>	 <p>同意いただいた上で、[次へ(N)] ボタンをクリックして下さい。</p>
10	<p>ユーザ名および所属を入力し、[次へ(N)] ボタンをクリックして下さい。</p>	 <p>クリック</p>

11	<p>プログラムのインストール先として、標準では“Program Files”フォルダの中に、“XA-PTC1###”というフォルダを作り、その場所にインストールします。</p> <p>標準の設定で宜しければ、[次へ(N)]ボタンを押してください。</p> <p>フォルダを変更するときは、[変更(C)]ボタンを押して、任意のフォルダを指定してください。</p> <p>※ ###はバージョン番号</p>	
12	<p>インストール先や、入力した名前や所属（会社名）を確認し、内容に間違いが無ければ、[インストール(I)]ボタンを押して下さい。</p>	
13	<p>完了ボタンを押してください。</p>	
14	<p>インストール完了後は、ダウンロードに使ったフォルダ（例：“temp”）や、“XA-PTC1_###.exe”や解凍後にできたファイル(“Setup.exe”など)は削除してもかまいません。</p>	

1. 5 アンインストール方法

パソコンのハードディスクからファイルなどを削除することをアンインストールといいます。ここでは、**XA-PTC1** をパソコンのハードディスクからアンインストールする方法を説明します。

Windows 2000、Windows XP の場合

1	[スタート]—[コントロールパネル]をクリックし、コントロールパネルを開いてください。	
2	[アプリケーションの追加と削除]をダブルクリックして下さい。	
3	[アプリケーションの追加と削除]で「 XA-PTC1 Ver#### 」を選択し、[削除]ボタンをクリックして下さい。	
4	XA-PTC1 の削除前に、 「コンピュータから XA-PTC1 Ver#.#」を削除しますか？」と 確認画面が表示されます。 削除する時は、[はい(Y)]をクリックして下さい。	

Windows Vista , Windows 7 の場合

1	[スタート]–[コントロールパネル]をクリックし、コントロールパネルを開いてください。	
2	[プログラムのアンインストール]をクリックして下さい。	
3	[プログラムと機能]で「XA-PTC1」を選択し、右クリックをして「アンインストール」を選択して下さい。	
4	[ユーザーアカウント制御]が表示されますので、「はい」を選択して下さい。	

1. 6 通信ケーブル接続方法

●パソコン側

通信ケーブル(PC232-8-CAB)の Dsub9 ピンコネクタを、パソコンのシリアルポート (COM1～16) につないでください。

シリアルポートが Dsub9 ピンでない場合は、変換コネクタを使用して接続してください。
(変換コネクタは弊社では扱っておりません)

●XA-TC1 コントローラ側

通信ケーブル(PC232-8-CAB)の MiniDin 側をコントローラに接続してください。接続するときは、コントローラ本体を手で押さえながら、そっとコネクタを差し込んで下さい。

1. 7 XA-PTC1 起動方法

インストールが終了すると、スタートメニューに **XA-PTC1** のショートカットアイコンが作成されますので、それをクリックすることによってソフトを起動させることができます。インストール時に登録先の変更がなければ、以下の場所にアイコンが登録されます。

[スタート]－[プログラムファイル]－[XA-PTC1]－[XA-PTC1V###]

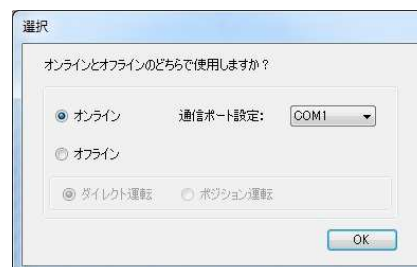
※ ###にはバージョンの数値が入ります



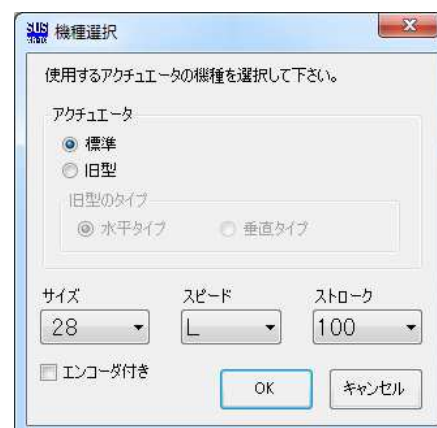
オンライン・オフラインの選択

ソフトを起動させると、オンライン・オフラインのどちらで使用するか選択する画面が表示されます。

コントローラと接続して、位置データ等の変更を行う場合はオンラインを選択して下さい。オンラインで使用する場合は、通信ケーブルを接続し、使用する通信ポートを選択し、コントローラの電源を入れてから、
[OK]ボタンを押して下さい。



コントローラに接続せずに使用する場合は、オフラインを選択して下さい。オフラインで使用する場合には、運転方法をポジション運転、ダイレクト運転のどちらか選択する必要があります。また、オフラインで起動後は機種選択画面で使用する機種を選択します。



1. 8 2 種類の運転

ポジション運転・ダイレクト運転

XA-TC1 コントローラはシステムに合わせてポジション運転とダイレクト運転を切替えて使用することが出来ます。**XA-PTC1** 起動時にオンラインを選択した場合は、コントローラの運転方法と同じモードで起動します。

オンライン中に **XA-TC1** コントローラの運転方法を切替え **XA-PTC1** と運転方法が一致しない場合は **XA-PTC1** を再起動する必要があります。

オフラインで起動する場合は起動時にポジション運転、ダイレクト運転のどちらかを選択する必要があります。

ポジション運転

位置 No. を指定して運転します。

位置、速度、加減速、移動方法、押付力、押付位置はあらかじめ登録した位置データの値を使用します。

ダイレクト運転

位置、速度、加減速、移動方法、押付力、押付位置を直接数値で指定し運転します。位置データは使用しません。

2. ポジション運転

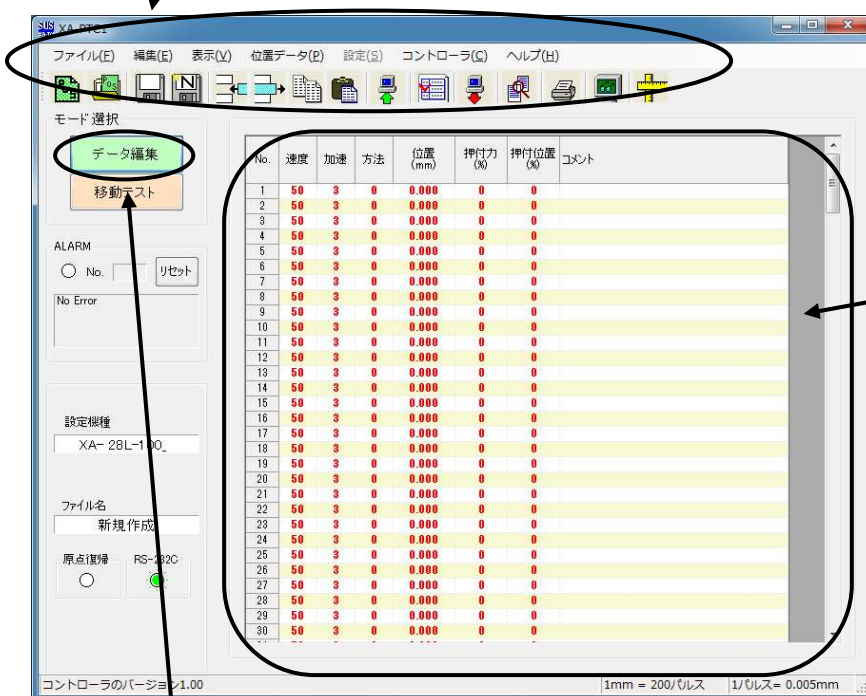
ポジション運転はコントローラに設定されている位置データへの位置決めを行います。
位置、速度、加減速、移動方法、押付力、押付位置はあらかじめ登録した位置データの値を使用します。位置データの設定はジョグボックス（XA-JB）又は **XA-PTC1** を使用します。

ポジション運転の動作モードには、「移動テスト」と「データ編集」との2つがあります。
それぞれの動作モードを[モード切替ボタン]で切り替えます。

※ 電源投入後、上位 CC-Link からの信号で動作したコントローラは **XA-PTC1** で操作することはできません

2. 1 データ編集画面

「メニュー」と「ツールバー」は表示され、操作が可能です。



「データ編集」フレーム内は、有効になり操作可能になります。

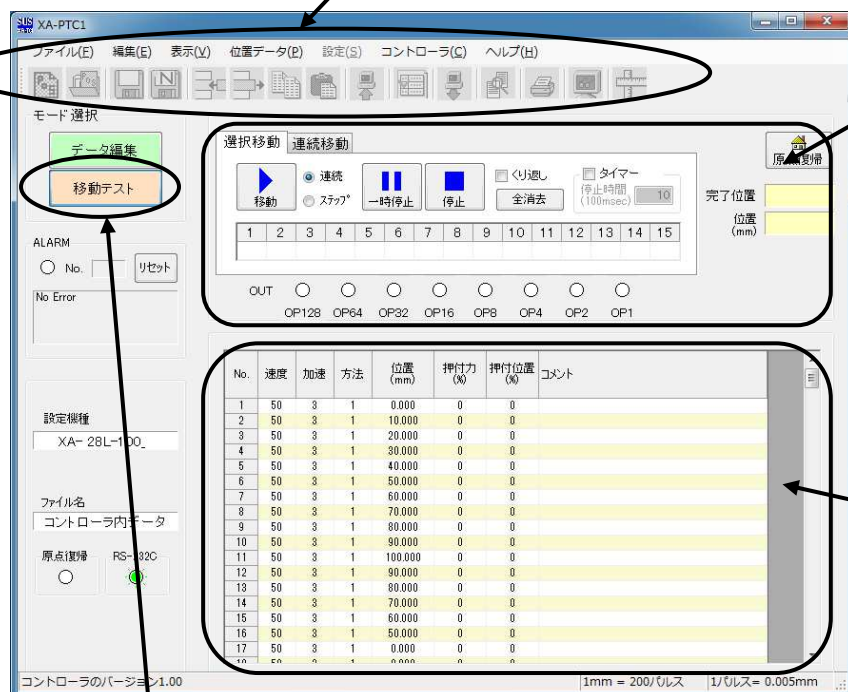
「移動テスト」フレームは非表示となり、操作できなくなります。

データ編集では、「データ編集」のボタンが押された状態になります。

データ編集画面での操作については、「データ編集」(P.2-8)を参照して下さい。

2. 2 移動テスト画面

「メニュー」の一部と「ツールバー」は無効になり、操作できなくなります。



「移動テスト」フレームが表示され、移動位置 No の入力やボタン操作が可能となります。

「データ編集」フレーム内は、無効になり操作ができなくなります。

移動テストでは、「移動テスト」ボタンが押された状態になります。

移動テストでの操作については、「移動テスト」(P.2-11)を参照してください。

2. 3 メニューバー

各メニューの簡単な説明をします。詳しくは、それぞれの説明を参照してください。

ファイル

全消去&新規作成	: 表のデータを消去し、新規にデータを作成します (P.5-1)
開く	: 保存されている位置データファイルを開きます (P.5-1)
上書き保存	: 画面の位置データをファイルに上書き保存します (P.5-1)
名前を付けて保存	: 画面の位置データを名前を付けて保存します (P.5-1)
プリンター設定	: プリンターの設定をします (P.5-2)
印刷	: 位置データの印刷をします (P.5-2)
終了	: XA-PTC1 を終了します (P.5-2)

編集

コピー	: 選択された行またはセルのデータをコピーします (P.5-2)
貼り付け	: コピーしたデータを表に貼り付けます (P.5-2)
行の挿入	: 表に新しい行を挿入します (P.5-3)
行の削除	: 選択した行を削除します (P.5-3)

表示

ツールバー	: ツールバーの表示／非表示を切り替えます (P.5-3)
ステータスバー	: ステータスバーの表示／非表示を切り替えます (P.5-3)
リモート入出力	: リモート入出力の状態を表示します (P.5-3)
パラメータ	: パラメータ編集ウィンドウを表示します (P.5-4)
オプション	: オプションウィンドウを表示します (P.5-4)

位置データ

コントローラから読み込み	: コントローラ内の位置データを読み込みます (P.5-4)
チェック	: ツールバーの表示／非表示を切り替えます (P.5-4)
コントローラに書き込み	: 表の位置データをコントローラに書き込みます (P.5-5)
データ照合	: 表の位置データと、コントローラ内の位置データまたはファイルに保存された位置データの照合をします (P.5-5)
ティーチング	: ティーチング画面にて位置のティーチングを行います (P.5-5)

設定

オンライン	: 通信をオンラインに切り替えます (P.5-6)
オフライン	: 通信をオフライン切り替えます (P.5-6)
機種変更	: オフラインで使用する際、アクチュエータの設定を変更します (P.5-6)

コントローラ

- アラームリセット : コントローラのアラームリセットをします (P.5-6)
- コントローラのバージョン : コントローラのバージョンを表示します (P.5-6)

ヘルプ

- 目次 : *XA-PTC1* のヘルプを表示します (P.5-6)
- バージョン情報 : *XA-PTC1* のバージョン情報を表示します (P.5-6)

2. 4 ツールバー



①全消去&新規作成

位置データを新規に作成します。

→[ファイル]－[全消去&新規作成]と同じ

②ファイルを開く

位置データファイルを開きます。

→[ファイル]－[ファイル開く]と同じ

③上書き保存

位置データをファイルに保存します。

→[ファイル]－[上書き保存]と同じ

④名前を付けて保存

位置データを名前を付けて保存します。→[ファイル]－[名前を付けて保存]と同じ

⑤行の挿入

コントローラから位置データを読み込みます。→[編集]－[行の挿入]と同じ

⑥行の削除

位置データを印刷します。

→[編集]－[行の削除]と同じ

⑦コピー

コントローラから位置データを読み込みます。→[編集]－[コピー]と同じ

⑧貼り付け

位置データを印刷します。

→[編集]－[貼り付け]と同じ

⑨コントローラから読み込み

コントローラから位置データを読み込みます。→[位置データ]－[コントローラから読み込み]と同じ

⑩位置データのチェック

位置データをチェックします。

→[位置データ]－[チェック]と同じ

⑪コントローラへ書き込み

位置データをコントローラへ書き込みます。→[位置データ]－[コントローラへ書き込み]と同じ

⑫データ照合

画面の位置データと、コントローラ内またはファイルに保存されている位置データを照合します。

→[位置データ]－[データ照合]と同じ

⑬印刷

位置データを印刷します。

→[ファイル]－[印刷]と同じ

⑭I/O モニター

モニタ画面を表示します。

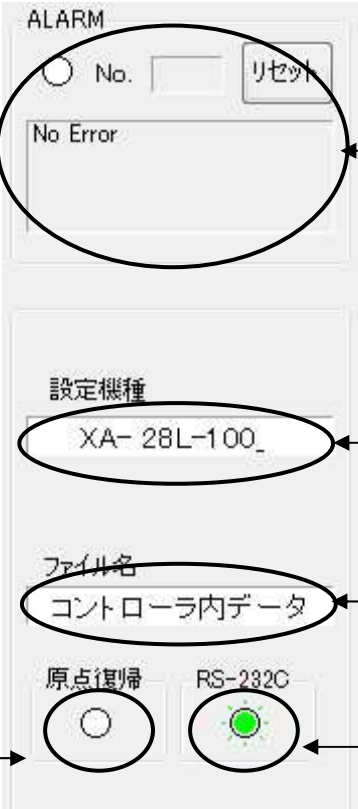
→[表示]－[リモート入出力]と同じ

⑮ティーチング

ティーチングを開始します。

→[位置データ]－[ティーチング]と同じ

2. 5 ステータス&アラーム



①

②

③

④

⑤

①	<p>アラームの有無やアラーム内容の表示 白：アラームなし、赤：アラーム No.：アラーム No とその下にアラームの内容を表示します。 リセットボタン アラームになったときに、コントローラをリセットします。 もしリセットボタンを押しても、アラームが消えないときは、一度コントローラの電源を切り、再度電源を投入してください。</p>
②	<p>設定機種 設定されているアクチュエータの機種を表示します。</p>
③	<p>ファイル名 データを読み込んだときや、保存したときにそのファイル名が表示されます。保存されていない場合は「新規作成」、コントローラから読み込んだ場合は「コントローラ内データ」と表示されます。</p>
④	<p>原点復帰完了表示 白：原点復帰未完了（原点復帰を行った後に、本ソフトを起動させた場合などは、表示が正しくないことがあります。） 緑：原点復帰完了（ソフトを起動後、コントローラの電源を切った場合など、表示が正しくないことがあります。）</p>
⑤	<p>シリアルポートの状態表示 白：シリアルポートが閉じて、通信していない状態。</p>

2. 6 ステータスバー

コントローラのバージョン1.00	1mm = 200/パルス	1/パルス = 0.005mm
①	②	③

①コントローラのバージョン情報

XA-PTC1 コントローラのバージョンを表示します。

例：コントローラのバージョン 1.00

（コントローラからバージョン情報の取得に失敗すると、「バージョン情報 なし」が表示されます。）

②1mm 移動するために必要なパルス数

選択している機種で、1mm 移動する際に必要なパルス数を表示します。

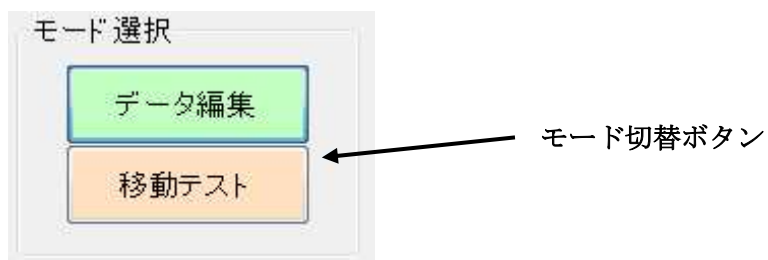
③ 1 パルスで移動できる距離

選択している機種で、1 パルスで移動できる距離を表示します。

2. 7 モード選択

ポジション運転の動作モードには、「データ編集」と「移動テスト」の二つのモードがあります。この二つのモードの切り替えを行います。

動作モードの切り替えは、モード選択の[モード切替]ボタンで行います。



2. 8 データ編集

データ編集では、位置データ（速度・加速・方法・位置・押付力・押付位置・コメント）の編集を行います。また、パラメータウィンドウを表示させ、パラメータの編集を行うこともできます。

位置データとパラメータは、ファイルを読み込んだり、コントローラから読み込むことができます。また、編集した位置データやパラメータは、ファイルに保存したり、コントローラに書き込むことが可能です。

No.	速度	加速	方法	位置 (mm)	押付力 (%)	押付位置 (%)	コメント
1	50	3	1	0.000	0	0	スタート位置
2	50	3	1	10.000	0	0	
3	50	3	1	20.000	0	0	
4	50	3	1	30.000	0	0	
5	50	3	1	40.000	0	0	
6	50	3	1	50.000	0	0	
7	50	3	1	60.000	0	0	
8	50	3	1	70.000	0	0	
9	50	3	1	80.000	0	0	
10	50	3	1	90.000	0	0	
11	50	3	1	100.000	0	0	
12	50	3	1	90.000	0	0	
13	50	3	1	80.000	0	0	
14	50	3	1	70.000	0	0	

位置データの編集を開始するには

オンラインで使用する場合は、コントローラと通信をして使用機種を読み込み、表示します。
オフラインで使用する場合は、使用するアクチュエータの機種を選択して下さい。

位置データの編集

各位置 No 毎に速度・加速・方法・位置・押付力・押付位置を設定してください。

項 目	設定内容と入力制限など
●速 度 (VEL)	各位置 No へ移動する時の速度(mm/sec)を設定します。 28H/35H は 150、42H は 200、50H は 300、42D は 400 まで。 20L/28L/35L/E35L/42L は 50、50L は 100 まで。
●加 速 (ACC)	位置 No へ移動する時の加減速を設定します。 値は 1～3 までの 3 段階で指定して下さい。（3 が最高加減速）
●方 法 (WAY)	位置 No へ移動する時の移動方法を設定します。0：移動なし 1：アブソリュート 2：インクリメント(+方向) 3：インクリメント(－方向)
●位 置 (POS)※	各位置 No の位置を距離(mm)で設定します。値は 0～選択機種ストローク(mm)までです(XA-35H-150 なら、150 まで)。ただし[方法]の設定により意味が変わりますので、ご注意ください。 ※ 位置(mm)は小数第 3 位まで表示及び入力できますが、精度を保証するものではありません。あくまでも目安として御使用下さい。
●押 付 力 (PUSH FORCE)	押付動作および押付力の設定を行います。 0：位置決め動作 20～70：設定された押付力(%)で押付動作を行います。
●押付位置 (PUSH POS)	押付動作を開始する位置を、移動距離の何%の位置から開始するかを設定します。設定(%)は 0～99 まで。
●コメント	：各位置 No のコメントを入りたい時に入力してください。入力の際に、入力するセルをダブルクリックするか、一度スペースキーを押してから入力するとうまく入力できます。入力文字数は最高で 20 文字です。 (コメントはコントローラ内には書き込まれません。よってコントローラからデータを読み込んだ際にコメントは表示されません)

※ 位置(mm)は少数第 3 位まで入力できますが、計算上の数値であり精度を保証するものではありません。あくまでも目安として御使用下さい。

mm 位置からパルス変換した際に割り切れない場合の数値の丸めは、四捨五入となります。

2. 9 ティーチング

ティーチングウィンドウを開き、移動位置のティーチングを行うことができます。ジョグまたはパルス送りで任意の位置へ移動させ、その移動位置の値を表へ取り込みます。表へ取り込んだ値は、メイン画面の位置(mm 又はパルス)へ取り込むことができ、移動位置の編集がより行いやすくなります。

メニューの[位置データ]―[ティーチング]をクリック、またはアイコンの[ティーチング]ボタンをクリックすると、ティーチングウィンドウが表示されます。

各コマンドボタンについては、次頁を参照して下さい。



移動位置のティーチング手順

1. ジョグ・パルス送りで位置を決める

<-・+>ボタンをクリックし、任意の位置を設定します。

2. 設定した位置の取り込み

位置が決まったら、表示されている現在値を取り込む位置 No.を選択し、[取り込み]ボタンをクリックします。ティーチングが終了するまで移動と取り込みを繰り返します。

3. ティーチング終了

全てのティーチングが終了したところで、[終了]ボタンをクリックします。

4. 位置データの値をコントローラへ書き込む

変更した位置データをコントローラに書き込み、変更を反映させて下さい。

(コントローラに書き込むまでは、ティーチングした位置は動作に反映されません)ので、ご注意ください。)

各コマンドボタンの解説

◆[開始]ボタン

ティーチング画面が表示された状態でティーチングが可能となりますので本ボタンを押す必要はありません。(本ボタンは未使用です。)

◆[終了]ボタン

ティーチングを終了し、ティーチング画面を閉じます。

◆[取り込み]ボタン

現在値を、選択した位置 No の位置へ取り込みます。

移動ボタン

選択した動作で、アクチュエータを前進または後退させることができます。

◆[+>]ボタン

ジョグまたは指定パルス送り（1 パルス、10 パルス、100 パルス）で前進させます。

◆[<-]ボタン

ジョグまたは指定パルス送り（1 パルス、10 パルス、100 パルス）で後退させます。

オプションボタンの解説

ティーチングをする際に、ジョグ送りか指定パルス送りかの動作設定します。

○JOG送り

ジョグ送りを行います。移動ボタンを押している間移動し、離すと停止します。

JOG送り速度

ティーチングを行うときに、移動速度の変更を行うことができます。移動させる前に上下ボタンで速度設定（%）を変更します。設定された速度の半分の速度で移動させたい場合は、50（%）に設定します。

○パルス送り（100 パルス）

移動ボタンをクリックする度に、100 パルス移動します。

○パルス送り（10 パルス）

移動ボタンをクリックする度に、10 パルス移動します。

○パルス送り（1 パルス）

移動ボタンをクリックする度に、1 パルス移動します。

2. 10 移動テスト

移動テストでは、位置を指定して **XA** を移動させることができます。その際に、選択移動と連続移動の2種類の移動が選べます。

◆選択移動

移動させたい任意の位置 No を移動させたい順に入力し、連続または一ヶ所ずつ移動させることができます。移動させたい位置は 15ヶ所まで入力できます。位置 No の入力範囲は、1～255 です。



[▶]ボタン

移動を開始します。「連続」が選択されているときは、入力されている位置へ連続で移動します。「ステップ」が選択されているときは、入力されている順番に一ヶ所ずつ移動します。「くり返し」にチェックがない時は、入力された位置への移動が終わると停止します。「くり返し」にチェックが付いているときは、[■]ボタンが押されるまで移動を続けます。

[||]ボタン

移動を停止します。次に[移動]ボタンが押されたときは、入力された順番で次の位置へ移動します。

[■]ボタン

移動を停止します。
次に[移動]ボタンが押されたときは、最初に入力されている位置へ移動します。

移動方法

移動方法は**連続**または**ステップ**が選択できます。
「連続」移動では、入力した位置へ連続で移動させることができます。
「ステップ」移動では入力した順番に1ヶ所ずつ移動させることができます。

[くり返し]

チェックがない場合、入力された位置への移動を終えると移動は終了し、**XA** は停止します。くり返して移動させたい場合は、チェックを付けてください。

[タイマー]

移動と移動の間に時間をおきたい場合は、チェックを付けて停止時間を 100msec 単位で入力して下さい。(例：「10」→1 秒間)

[全消去]ボタン

入力された移動位置を一括消去することができます。

◆連続移動

連続する複数の位置へ連続または1ヶ所ずつ移動させることができます。（「連続」選択時）
また1ヶ所のみを選択し移動させることもできます。（「単移動」選択時）



[スタート位置 No]

連続移動で、一番始めに移動する位置を指定します。

[終了位置 No]

連続移動で、移動を終了する位置を指定します。

※ 位置 No の設定は、左右のボタンまたはスライダーを移動させて行って下さい。

[移動方法]

「連続」では、設定した移動位置へ連続で移動させることができます。

「単移動」ではある一つの位置へ移動させることができます。

※ 位置 No の設定は、左右のボタンまたはスライダーを移動させて行って下さい。

[タイマー]

連続移動で、移動と移動の間に時間をおきたい場合は、チェックを付けて停止時間を 100msec 単位で入力して下さい。（例：「10」→1 秒間）

[くり返し]

チェックがない時は、設定した位置への移動が終了すると停止します。くり返し設定した位置への移動を行いたい時はチェックを付けて下さい。[■] ボタンが押されるまでくり返し移動を行います。

[▶] ボタン

設定した位置への移動を開始します。

「連続」が選択されていた場合、連続で設定された位置へ移動します。

「単移動」が選択されていた場合、設定された一つの位置へ移動します。

「くり返し」にチェックがない場合は、設定された位置への移動が終わると停止します。

チェックがある場合には、終了位置 No まで移動し終わると再びスタート位置 No へ移動し、[■] ボタンが押されるまで繰り返し移動を行います。

[|||] ボタン

移動を停止します。次に[▶] ボタンが押されたときは、設定した順番で次の位置へ移動します。

[■] ボタン

移動を停止します。次に[▶] ボタンが押されたときは、スタート位置 No の位置へ移動します。

◆共通部分

[原点復帰] ボタン ([■] ボタンの上にある家のマークのボタン)

原点復帰を行います。

移動完了位置

XAが移動を完了した時、その位置 No を表示します。(原点復帰後は、「H0」と表示されます)

位置

XAが移動をした時に、現在値を表示します。

出力

移動完了位置のリモート出力の状態です。出力が ON のときは、緑色になり、OFF の時は白色になります。

〔注意〕 移動テストで使用中にコントローラを変更すると、移動テストで通信タイムアウトになることがあります。

3. ダイレクト運転

ダイレクト運転は位置、速度、加減速、移動方法、押付力、押付位置など必要なデータを直接数値でリモートレジスタに設定し位置決めを行います。

ポジション運転のような位置データは使用しません。

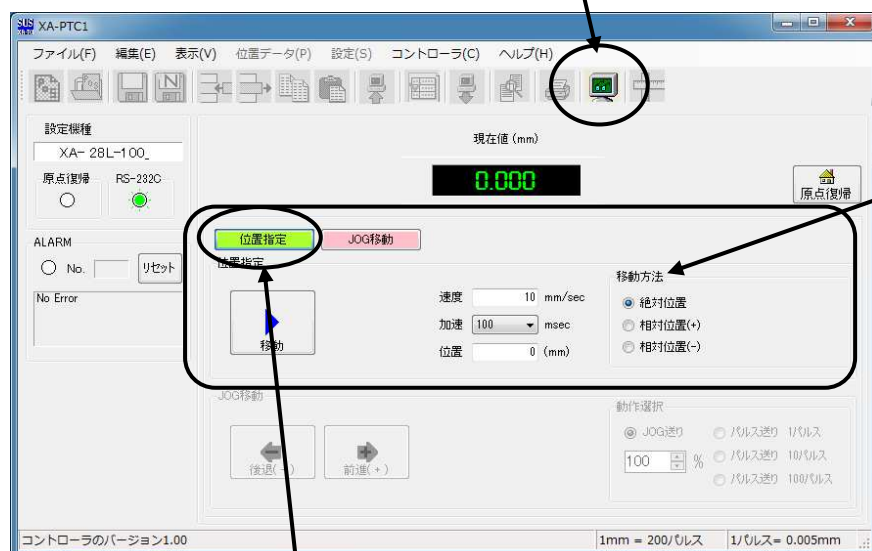
ダイレクト運転の動作モードには、「位置指定」と「JOG 移動」の2つがあります。それぞれの動作モードを[位置指定]ボタン、[JOG 移動]ボタンで切り替えます。

※ 「位置指定」、「JOG 移動」は原点復帰が完了してから操作可能となります。
原点復帰未完了の状態ではどちらも操作出来ませんので[原点復帰]ボタンで原点復帰を実行し現在値が表示されてから操作を開始してください。

※ 電源投入後、上位 CC-Link からの信号で動作したコントローラは *XA-PTC1* で操作することはできません

3. 1 位置指定画面

「メニュー」表示され、操作が可能です。「ツールバー」は I/O モニタのみ表示され操作可能です。



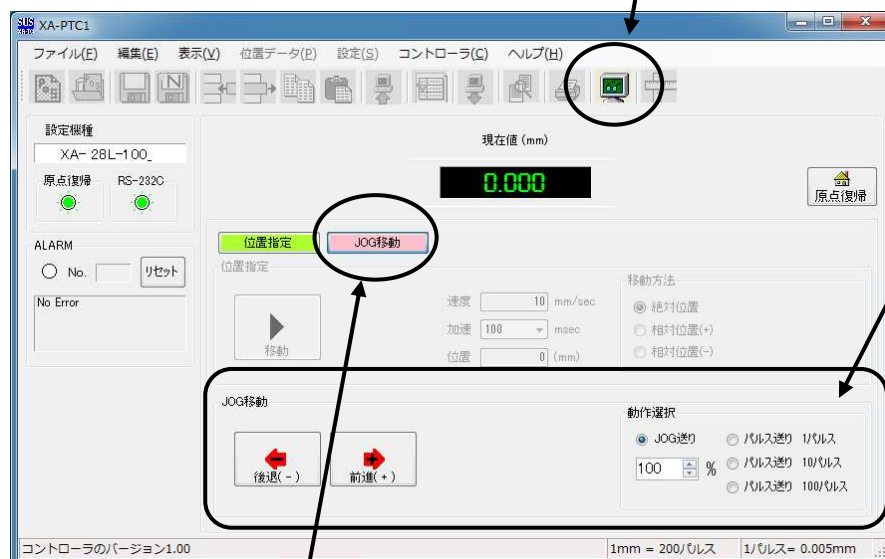
「位置指定」フレームが表示され、速度、位置などの設定と移動操作が可能となります。

「JOG 移動」フレームは非表示となり、操作できなくなります。

位置指定では、「位置指定」ボタンが押された状態になります。

3. 2 JOG移動画面

「メニュー」のファイル、ヘルプ、「ツールバー」のI/O モニタのみ表示され操作可能です。



「JOG 移動」フレームが表示され、JOG 操作が可能となります。

「位置指定」フレームは非表示となり、操作できなくなります。

JOG 移動では、「JOG 移動」ボタンが押された状態になります。

3. 3 メニューバー

各メニューの簡単な説明をします。詳しくは、それぞれの説明を参照してください。

ファイル

プリンター設定
終了

: プリンターの設定をします (P.5-2)
: **XA-PTC1**を終了します (P.5-2)

表示

ツールバー
ステータスバー
リモート入出力
パラメータ
オプション

: ツールバーの表示／非表示を切り替えます (P.5-3)
: ステータスバーの表示／非表示を切り替えます (P.5-3)
: リモート入出力の状態を表示します (P.5-3)
: パラメータ編集ウィンドウを表示します (P.5-4)
: オプションウィンドウを表示します (P.5-4)

設定

オンライン
オフライン
機種変更

: 通信をオンラインに切り替えます (P.5-6)
: 通信をオフライン切り替えます (P.5-6)
: オフラインで使用する際、アクチュエータの設定を変更します (P.5-6)

コントローラ

アラームリセット
コントローラのバージョン

: コントローラのアラームリセットをします (P.5-6)
: コントローラのバージョンを表示します (P.5-6)

ヘルプ

目次
バージョン情報

: **XA-PTC1**のヘルプを表示します (P.5-6)
: **XA-PTC1**のバージョン情報を表示します (P.5-6)

3. 4 ツールバー



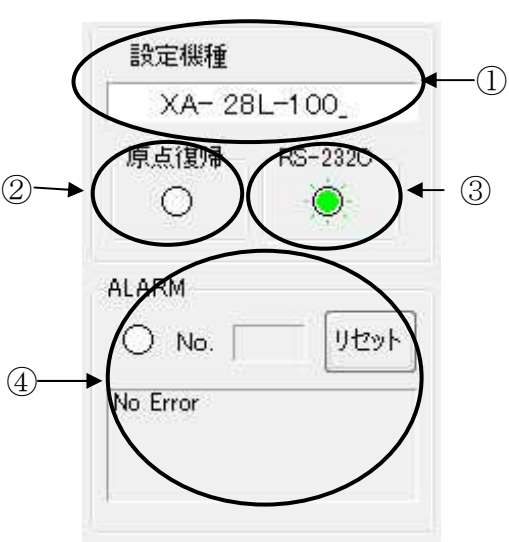
①

①I/O モニター

モニタ画面を表示します。

→[表示]－[リモート入出力]と同じ

3. 5 ステータス&アラーム



①	設定機種
	設定されているアクチュエータの機種を表示します。
②	原点復帰完了表示 白：原点復帰未完了（原点復帰を行った後に、本ソフトを起動させた場合などは、表示が正しくないことがあります。） 緑：原点復帰完了（ソフトを起動後、コントローラの電源を切った場合など、表示が正しくないことがあります。）
③	シリアルポートの状態表示 白：シリアルポートが閉じて、通信していない状態。
④	アラームの有無やアラーム内容の表示 白：アラームなし、赤：アラーム No.：アラーム No とその下にアラームの内容を表示します。 リセットボタン アラームになったときに、コントローラをリセットします。 もしリセットボタンを押しても、アラームが消えないときは、一度コントローラの電源を切り、再度電源を投入してください。

3. 6 ステータスバー

コントローラのバージョン1.00	1mm = 200/パルス	1/パルス = 0.005mm
------------------	---------------	-----------------

①

②

③

①コントローラのバージョン情報

XA-PTC1 コントローラのバージョンを表示します。

例：コントローラのバージョン 1.00

（コントローラからバージョン情報の取得に失敗すると、「バージョン情報 なし」が表示されます。）

②1mm 移動するために必要なパルス数

選択している機種で、1mm 移動する際に必要なパルス数を表示します。

③1 パルスで移動できる距離

選択している機種で、1 パルスで移動できる距離を表示します。

3. 7 位置指定移動

位置指定移動では、速度、加速、位置を数値で設定し **XA** を移動させることができます。

[速度]

アクチュエータの移動速度を設定します。

設定されているアクチュエータの最高速度より大きな数値は入力出来ません。

[加速]

アクチュエータの加減速時間を設定します。

100ms、200msec、400msec から選択します。

[位置]

目標位置を設定します。

設定されているアクチュエータのストロークより大きい数値は入力出来ません。

[▶]

設定値での移動を開始します。

オプションボタンの解説

移動方法を設定します。

○絶対位置

原点を基準（0）とした「位置」の設定値に移動します。

○相対位置（+）

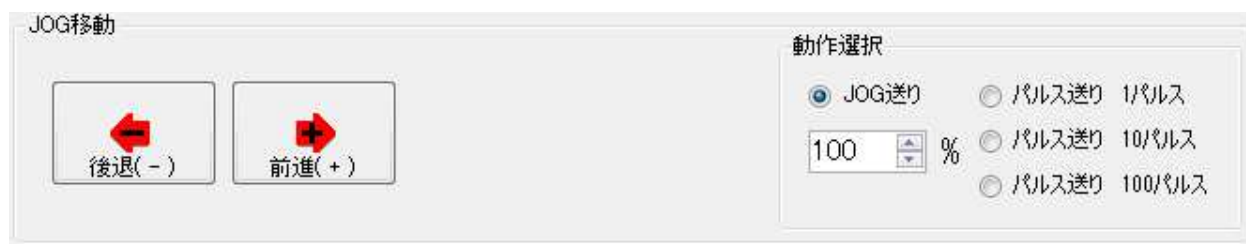
現在位置から、+側に「位置」の設定量だけ移動します。

○相対位置（-）

現在位置から、-側に「位置」の設定量だけ移動します。

3. 8 J O G 移動

JOG 移動ではジョグまたはパルス送りで任意の位置へ **XA** を移動させることができます。



[+>]ボタン

ジョグまたは指定パルス送り（1 パルス、10 パルス、100 パルス）で前進させます。

[<-]ボタン

ジョグまたは指定パルス送り（1 パルス、10 パルス、100 パルス）で後退させます。

オプションボタンの解説

ジョグ送りか指定パルス送りかの動作設定します。

○JOG送り

ジョグ送りを行います。移動ボタンを押している間移動し、離すと停止します。

JOG送り速度

JOG 移動を行うときに、移動速度の変更を行うことができます。移動させる前に上下ボタンで速度設定（%）を変更します。設定された速度の半分の速度で移動させたい場合は、50（%）に設定します。

○パルス送り（100 パルス）

移動ボタンをクリックする度に、100 パルス移動します。

○パルス送り（10 パルス）

移動ボタンをクリックする度に、10 パルス移動します。

○パルス送り（1 パルス）

移動ボタンをクリックする度に、1 パルス移動します。

4. その他の機能

4. 1 パラメータの編集

パラメータウィンドウにてパラメータの各項目を表示して、コントローラからパラメータを読み込んだり、コントローラへ書き込んだり、データの照合を行うことができます。

※パラメータは、機種別に適正な値を設定していますので、**基本的には変更しないで下さい。**
変更されると、正常に動作しなくなる可能性があります。
使用機種の変更とそれに伴うパラメータの変更は、[出荷時設定パラメータ]で行うことをお勧めします。

メニューの[表示]－[パラメータ]をクリックすると、パラメータウィンドウが表示されます。
各パラメータの詳細については、XA-TC1 取扱説明書を参照して下さい。



パラメータの編集

テキストボックスへは、キーボードから値を入力して下さい。
コンボボックスになっている箇所は、ボタンをクリックするとリストが表示されますので、希望する項目をクリックして選択して下さい。

各コマンドボタンについては次頁を参照して下さい。

各コマンドボタンの解説

◆[コントローラから読み込み]ボタン

コントローラからパラメータを読み込み表示します。

◆[コントローラへ書き込み]ボタン

画面に表示しているパラメータをコントローラへ書き込みます。

書き込み中は、外部入力信号による移動は行うことができません。

◆[コントローラと照合]ボタン

表示しているパラメータとコントローラ内のパラメータを照合し、結果を表示します。

◆[ファイルを読み込み]ボタン

ファイル保存されたパラメータを読み込み、画面に表示します。

◆[ファイルへ保存]ボタン

画面に表示しているパラメータを、ファイルに名前を付けて保存します。

◆[ファイルと照合]ボタン

画面に表示しているパラメータと、ファイルに保存されたパラメータを照合し、結果を表示します。

◆[保存ファイルの印刷]ボタン

ファイル保存されているパラメータを印刷します。

◆[表示パラメータの印刷]ボタン

画面に表示しているパラメータを印刷します。

◆[出荷時設定パラメータ]ボタン

パラメータの設定を出荷時の値に戻したいときに使用します。

使用する機種を選択し、**[OK]**ボタンをクリックすると、出荷時の値が入力されますので、コントローラへ書き込んで下さい。

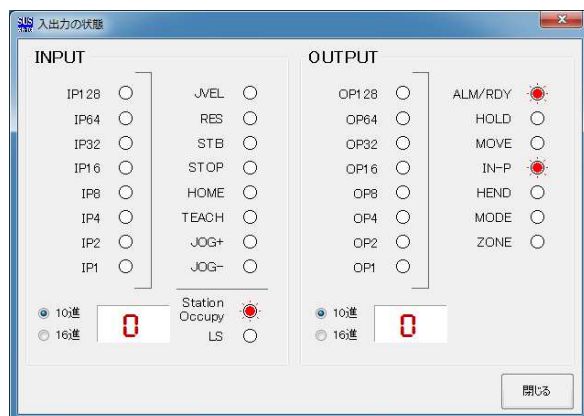
特殊パラメータについて

特殊パラメータは、通常の使用において、値を変更する必要はありませんので、値を変更しないで下さい。何らかの理由によって変更される場合は、「特殊パラメータを変更する」にチェックを付けて、値の変更を行って下さい。

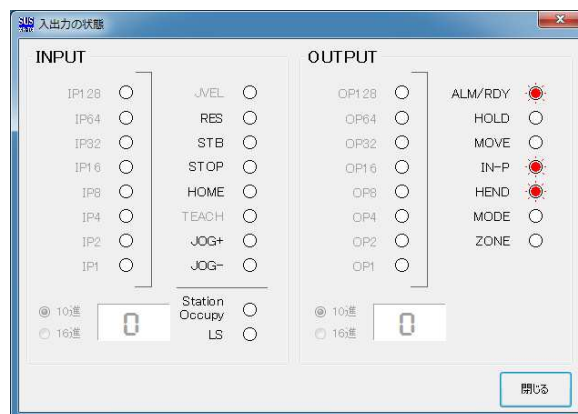
4. 2 リモート入出力

メニューの **[表示]—[リモート入出力]** をクリックすると、リモート入出力ウィンドウが表示されます。

リモート入出力ウィンドウでは、リモート入出力の状態を確認や、リモート出力の状態を変更することができます。ウィンドウが表示されるとモニタが開始されます。



ポジション運転時



ダイレクト運転時

[モニタ開始] ボタン

[モニタ開始] ボタンをクリックすると、モニタを開始します。クリック後ボタンの文字は、「モニタ停止」となります。クリックする毎に、モニタ開始または停止します。

リモート入出力 INPUT / OUTPUT

モニタを開始後、INPUTではリモート入力、OUTPUTではリモート出力の状態を表示します。

状態は以下のように表示されます。

モニタを停止している場合は、コントローラの入出力の状態が変化しても、本画面へは反映されません。



OFF — 白マルのまま



ON — 赤いLEDが点灯

出力の状態を変更する

モニタ中に、リモート出力の表示をダブルクリックすることにより、状態を反転することができます。※MODE はダブルクリックしても状態を反転できません。

IP (入力) 数値表示

モニタ中に IP1～IP128 の入力信号で選択されている No. を 10 進数または 16 進数で、表示します。

4. 3 オプション

メニューの **[表示]—[オプション]** をクリックすると、オプション画面が表示されます。オプション画面では、通信ポートの設定や位置の表示単位などパソコンソフトの設定を行います。



◆通信ポート設定

通信ポート No を設定します。通信ポートは COM 1 ～ 1 6 までの範囲で表示されます。画面が表示される際に、ご使用しているパソコンに装備された通信ポートを表示しますので、使用したい通信ポートを選択して下さい。

設定が正しくない場合、コントローラと通信を行った際に **XA-PTC1** が強制終了されることも考えられます。通信がうまくできないときは、通信ポートの設定を確認し、通信ポートの設定を行ってから再度実行してみてください。

通信ポートの確認方法については、P.5-8 の **5. 4 通信ポートの確認方法** を参照下さい。

◆表示単位

移動位置の設定を mm 単位で表示するか、パルス数で表示するかを設定します。

mm 単位で表示している際にパルス表示へ変更すると、各位置のパルス数は mm 表示された位置を基準に再計算され、値が変更されますのでご注意下さい。

※ 移動位置は mm 表示していても基本的にはパルス数で管理され、ファイルへの保存時などはパルス数で保存されます。

◆使用言語

画面で表示する言語を設定します。日本語か英語のどちらかを選択して下さい。使用言語の設定を変更した場合は、一度 **XA-PTC1** を終了し、再度 **XA-PTC1** を起動させて下さい。次回に起動させた時に、設定の変更が反映されます。

コマンドボタンについて

- [設定]** : 設定を変更してオプションウィンドウを閉じます。
- [キャンセル]** : 設定の変更をキャンセルしてオプションウィンドウを閉じます。
- [閉じる]** : 設定の変更をせずに、オプションウィンドウを閉じます。

4. 4 設定

メニューの**[設定]－[機種変更]**では、使用機種の設定変更を行うことができます。

※ ただし、パソコン側の設定機種のみ変更であり、コントローラ内のパラメータは別途修正をしていただく必要があります。

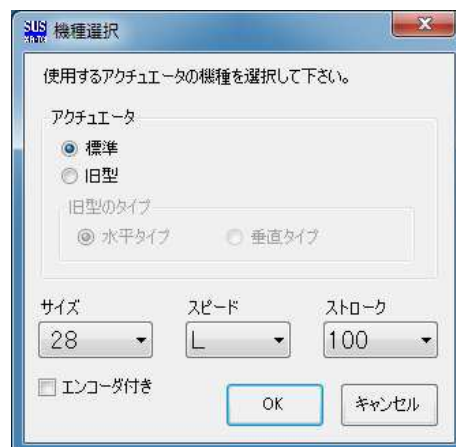
コントローラ内の設定機種の変更を行う際は、パラメータ画面を開き、パラメータ変更を行って下さい。

機種変更

オフラインでパソコンソフト内の機種の変更や、エンコーダ機能の使用有無を設定する際に使用します。

変更手順

1. メニューの**[設定]－[機種変更]**をクリックします。
2. 使用する XA のタイプ、エンコーダの有無を選択します。
3. **[OK]**ボタンをクリックします。



機種変更後に

[機種変更]による設定機種の変更は、パソコンソフト内の変更であり、コントローラ内の設定は変更されません。コントローラ内の設定機種の変更をする場合は、パラメータ画面を開きパラメータを修正する必要があります。

設定の手順

1. メニューの**[表示]－[パラメータ]**をクリックし、パラメータ画面を開きます。
2. 「印刷・その他」のタブにある**[出荷時設定パラメータ]**ボタンをクリックし、使用する機種を選択します。
3. **[OK]**ボタンをクリックし、出荷時設定の値を表示させます。
4. コントローラのタブにある**[コントローラ書き込み]**ボタンを押して表示している出荷時設定パラメータをコントローラへ書き込みます。

5. その他

5. 1 メニュー解説

ここからは、メニューの各項目の内容について解説していきます。

[全消去&新規作成]

[ファイル]－[全消去&新規作成]

現在表示中の位置データを全消去し、新規にデータを作成する時にクリックして下さい。
データ編集フレーム内の位置データがすべて消去されます。
位置データに変更があった場合は、データを保存するか聞いてきます。保存する場合は「はい」を、保存しない場合には「いいえ」をクリックして下さい。

※このコマンドは[ポジション運転]の[データ編集]時のみに、実行可能です。

[開く]

[ファイル]－[開く]

位置データファイル(*.xad)を読み込み、表示します。

※このコマンドは[ポジション運転]の[データ編集]時のみに、実行可能です。

[上書き保存]

[ファイル]－[上書き保存]

位置データ（速度・加速・方法・位置・押付力・押付位置・コメント）を上書き保存します。
もし、ファイル名がついていない場合（タイトルバーの表示が[新規作成]の時）は、ファイル名を聞いてきますので、ファイル名を付けて保存して下さい。

[参考]

●ツールバーの[上書き保存]アイコンをクリックした時と同じ動作をします。

※このコマンドは[ポジション運転]の[データ編集]時のみに、実行可能です。

[名前を付けて保存]

[ファイル]－[名前を付けて保存]

位置データ（速度・加速・方法・位置・押付力・押付位置・コメント）を、ファイルの名前を指定して保存します。

[参考]

●データ編集フレーム内の[ファイルへ保存]をクリックした時と同じ動作をします。

位置データファイルの拡張子は、(.xad)です。

ファイル名を“data1”として保存した場合、“data1.xad”として保存されます。

また位置は mm 表示されている場合でも、パルス数で保存されます。

※このコマンドは[ポジション運転]の[データ編集]時のみに、実行可能です。

XA-PTC1 メニュー解説

[プリンター設定]

[ファイル]－[プリンター設定]

プリンターの設定を行います。お使いになるプリンターを選択して下さい。

※このコマンドは[ポジション運転]の[データ編集]時のみに、実行可能です。
実行する際は、[データ編集]にモード変更して下さい。

[印刷]

[ファイル]－[印刷]

位置データ（速度・加速・方法・位置・押付力・押付位置・コメント）を印刷します。
画面に表示された位置データ、または任意の位置データファイルのどちらを印刷するか
選択してください。
任意の位置データファイルを印刷する場合は、ファイルを選択してください。

[参考]

コントローラ内の位置データを印刷したい場合は、データ編集で[コントローラから
読み込み]を行い、画面に位置データを表示させてから、印刷を行ってください。

※このコマンドは[ポジション運転]の[データ編集]時のみに、実行可能です。

[終了]

[ファイル]－[終了]

XA-PTC1を終了します。
位置データに変更があった場合は、保存するか聞いてきますが、変更がなかった場合は
そのまま終了します。

[コピー]

[編集]－[コピー]

選択した行またはセルの位置データをクリップボードへコピーします。
複数列にまたがるセルのコピーはできません。

※このコマンドは[ポジション運転]の[データ編集]時のみに、実行可能です。

[貼り付け]

[編集]－[貼り付け]

クリップボードにコピーしたデータを選択した行またはセルへ貼り付けます。
複数列にまたがるセルの貼り付けはできません。

※このコマンドは[ポジション運転]の[データ編集]時のみに、実行可能です。

【行の挿入】

【編集】－【行の挿入】

選択した位置へ新しい行を挿入します。複数行選択して、行の挿入を行うと、選択した行数分、新しい行が挿入されます。
行の挿入を行った場合、挿入位置より下の行が、下側にシフトして255行目以降に押し出された行は、自動的に削除されます。

※このコマンドは【ポジション運転】の【データ編集】時のみに、実行可能です。

【行の削除】

【編集】－【行の削除】

選択した行を削除します。複数行選択して、行の削除を行うと、選択した行数分だけ、行が削除されます。
行の削除を行った場合、削除位置より下の行が、上側にシフトして255行までに不足した行は、自動的に新しい行が追加されます。

※このコマンドは【ポジション運転】の【データ編集】時のみに、実行可能です。

【ツールバー】

【表示】－【ツールバー】

画面のメニュー下に表示されているツールバーを非表示にしたい場合は、クリックして下さい。
またツールバーが表示されていない場合は、クリックしてチェックを付けて下さい。

【ステータスバー】

【表示】－【ステータスバー】

画面の一番下に表示されているステータスバーを非表示にしたい場合は、クリックして下さい。
またステータスバーが非表示の時、クリックするとステータスバーが表示されます。

【リモート入出力】

【表示】－【入出力】

入出力画面を表示し、入出力の状態のモニタや、出力状態の変更ができます。
お使いのパソコンとコントローラを通信ケーブルで接続してから実行して下さい。
詳細は P.4-3 を参照して下さい。

[パラメータ]

[表示]－[パラメータ]

パラメータウィンドウを表示し、パラメータの編集を行います。主に

- ①コントローラからパラメータを読み込み
- ②コントローラへパラメータを書き込む
- ③ファイルに保存したパラメータを読み込む
- ④パラメータをファイルに保存する

といったことができます。

パラメータの各項目の内容については、**XA-TC1** 取扱説明書を参照してください。

また出荷時設定に戻すことも可能です。

詳細については、P.4-1 を参照して下さい。

[オプション]

[表示]－[オプション]

オプション画面を開き、通信ポート No.や位置表示単位などの設定をします。

詳細については、P.4-4 を参照して下さい。

[コントローラから読み込み]

[位置データ]－[コントローラから読み込み]

コントローラから、位置データ（速度・加速・方法・位置・押付力・押付位置）を読み込みます。

データ読み込み後に、タイトルバーの表示に「コントローラ内データ」と表示されます。

ただし、コントローラ内にコメントは保存されていないので、表示されません。

※このコマンドは**[ポジション運転]**の**[データ編集]時**のみに、実行可能です。

[チェック]

[位置データ]－[チェック]

画面の位置データの値に正しくない値がないか、チェックします。

正しくない値があった場合は、NG 箇所を表示します。

※このコマンドは**[ポジション運転]**の**[データ編集]時**のみに、実行可能です。

[コントローラに書き込み]

[位置データ]－[コントローラに書き込み]

画面に表示している位置データ（速度・加速・方法・位置・押付力・押付位置）を、コントローラに転送します。転送中はステータスバーに、書き込みの進捗度が表示されます。

転送する際は、お使いのパソコンとコントローラが通信ケーブルで接続されていることを確認して下さい。通信ケーブルで接続されていない状態で、実行してしまったときは、5～10秒くらいで通信ケーブル接続の確認メッセージが表示されますので、[OK]ボタンをクリックしてから、通信ケーブルを接続し再度実行して下さい。

※このコマンドは[ポジション運転]の[データ編集]時のみに、実行可能です。

[データ照合]

[位置データ]－[データ照合]

データ照合には、「ファイルと照合」と「コントローラと照合」の2種類があります。以下それぞれについて説明します。

◆ファイルと照合

データ編集フレーム内に表示されている位置データ（速度・加速・方法・位置・押付力・押付位置）とファイルに保存された位置データとの照合を行います。コントローラとの通信は行いませんので、通信ケーブルが接続されていなくても実行可能です。

◆コントローラと照合

データ編集フレーム内の表に表示されている位置データ（速度・加速・方法・位置・押付力・押付位置）と、コントローラ内の位置データとの照合を行います。実行する時は、お使いのパソコンとコントローラを接続ケーブルで接続して下さい。

[参考]

「コントローラと照合」は、コントローラとの通信を行いますので、通信ケーブルが必要となります。ケーブルを未接続の状態で実行してしまったときは、5～10秒後に通信ケーブル接続確認のメッセージが表示されますので、[OK]ボタンをクリックして下さい。通信ケーブルを接続後、再度実行して下さい。

※このコマンドは[ポジション運転]の[データ編集]時のみに、実行可能です。

[ティーチング]

[位置データ]－[ティーチング]

ティーチング画面を開き、移動位置のティーチングをします。
詳細については、P.2-9を参照して下さい。

[オンライン]**[設定]－[オンライン]**

通信ポートを開き、パソコンソフトをオンラインの状態にします。

[オフライン]**[設定]－[オフライン]**

通信ポートを閉じて、パソコンソフトをオフラインの状態にします。

[機種変更]**[設定]－[機種変更]**

オフラインでパソコンソフト内の使用機種設定を変更します。
詳細については、P.4-5 を参照して下さい。

[アラームリセット]**[コントローラ]－[アラームリセット]**

コントローラのアラームリセットを行います。
アラームフレーム（P.2-6、3-4）のリセットボタンをクリックした時と同じ動作をします。

[コントローラのバージョン]**[コントローラ]－[コントローラのバージョン]**

コントローラのバージョンを表示します。
例：コントローラのバージョン 100
コントローラのバージョン、"100" であることが表示されます。
（コントローラからバージョン情報の取得に失敗すると、「バージョン情報 なし」が表示されます。）

[目次]**[ヘルプ]－[目次]**

XA-PTC1 のヘルプを表示します。
目次から項目を選択し、操作方法などを知ることができます。
またキーワードを使って、知りたい情報について検索することもできます。

[バージョン情報]**[ヘルプ]－[バージョン情報]**

XA-PTC1 のバージョン情報を表示します。

5. 2 旧型アクチュエータの判別について

使用機種の設定で、現行(標準)アクチュエータか旧型アクチュエータかを選択します。

旧型の判別は、アクチュエータのモータカバーの青いプレートに印刷されたロゴでできます。

現行(標準) : プレーットのロゴ「XA actuator」



旧型 : プレーットのロゴ「SUS Corp.」



5. 3 XA-PTC1 に関するお問い合わせ

XA-PTC1 の不具合や不明点に関するお問い合わせは、電子メールにて以下のアドレス宛に御願ひ致します。

sus-sales@sus.co.jp

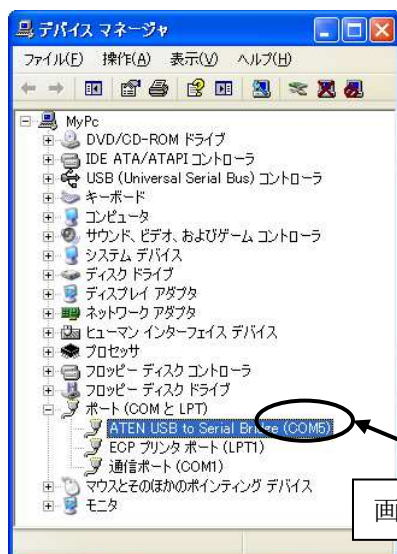
5. 4 通信ポートの確認方法

パソコンソフトと **XA-TC1** コントローラ で正常に通信を行うためには、OSによって割り振られるCOM番号と、PCソフトの通信ポート番号が一致している必要があります。
まずWindowsで通信ポートがCOM何番に割り振られているか確認します。

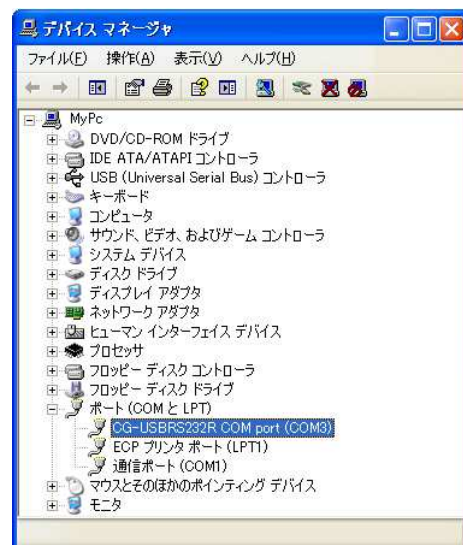
Windows の設定確認 [スタート]－[設定]－[コントロールパネル]－[システム]－[デバイスマネージャ]
デバイスマネージャによって、COM 番号を確認します。

(サワザプライ製の場合、「ATEN USB to Serial Bridge (COM5) 」

(コルガ製の場合「CG USBRS232R COM Port (COM3) 」

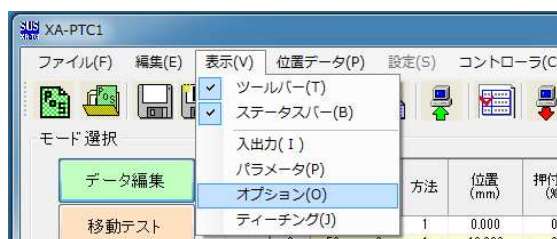


画面の例：COM5



次に **XA-PTC1** の通信ポートの設定を確認します。

XA-PTC1 の通信ポート設定 メニュー[表示]－[オプション]



XA-PTC1 の通信ポートの番号を、デバイスマネージャで確認した COM 番号と合わせます。
ここでは、サワザプライ製の COM5 を例に説明します。



使用する COM 番号を選択してから
[OK]ボタンをクリックします。

通信ポートの設定は、一度行くとパソコンに設定が保存され、2回目以降は設定を行わなくても通信を行うことができます。ただし、USB－232C変換ケーブルの差し込む位置を変更すると、シリアルポート番号が変更されます。差し込むUSBコネクタの位置を変更した場合は、都度パソコンソフトのシリアルポート番号の設定を確認または変更して下さい。