

# SSCNET変換ユニット[DG2GWY13]利用可否チェックシート

No.1から順番にチェックすることで、DG2GWY13の利用可否確認ができます。

No. 1

## 利用可能なコントローラか確認

コントローラ	ユニット名称	対応可否	ポイント
位置決めユニット	<input type="checkbox"/> AD75M	不可	位置決めユニットには対応していません。
	<input type="checkbox"/> A1SD75M		
	<input type="checkbox"/> QD75M		
Aモーションコントローラ	<input type="checkbox"/> A171SHCPU (N)	可	標準仕様の本体OSで動作するモーションコントローラに対応しています。続いて、「No.2 対応OSおよびバージョン」を確認してください。
	<input type="checkbox"/> A172SHCPU (N)		
	<input type="checkbox"/> A173UHCPU (-S1)		
	<input type="checkbox"/> A273UHCPU (-S3)		
QNモーションコントローラ	<input type="checkbox"/> Q172CPU (N)		
	<input type="checkbox"/> Q173CPU (N)		

この表にないコントローラをご希望の場合は、最寄りの営業所へご相談ください。

No. 2

## 対応OSおよびバージョン

利用可能な本体OSをご確認ください。また、DG2GWY13はモーションコントローラからはMR-J2S-Bとして認識されるため、本体OSはMR-J2S-Bに対応したバージョンを使用してください。各コントローラの対応バージョンを示しますので、ご確認ください。

### [1] Aモーションコントローラの場合

パッケージ形名/対応バージョンにチェックしていただき、利用可能な本体OSをご確認ください。

本体OS	モーションコントローラ	パッケージ形名	対応バージョン	エンジニアリングツール SW3RNC-GSV 対応バージョン	ポイント
SV13 SV22	モーションSFC対応	A172SHCPU (N)	<input type="checkbox"/> SW3RN-SV13D <input type="checkbox"/> SW3RN-SV22C	<input type="checkbox"/> 00G以降	日本語版:00G以降 (英語版:00A以降)
		A273UHCPU-S3	<input type="checkbox"/> SW3RN-SV13X <input type="checkbox"/> SW3RN-SV22W		
		A173UHCPU (-S1)	<input type="checkbox"/> SW3RN-SV13B <input type="checkbox"/> SW3RN-SV22A		
	モーションSFC非対応	A171SHCPU (N)	<input type="checkbox"/> SW0SRX-SV13G <input type="checkbox"/> SW0SRX-SV22F	<input type="checkbox"/> 0AF以降	
		A172SHCPU (N)	<input type="checkbox"/> SW0SRX-SV13D <input type="checkbox"/> SW0SRX-SV22C		
		A273UHCPU	<input type="checkbox"/> SW2SRX-SV13V <input type="checkbox"/> SW2SRX-SV22U		
SV43	EIA言語 (Gコード)	A171SHCPU (N)	<input type="checkbox"/> SW0SRX-SV43F	<input type="checkbox"/> 00T以降 <input type="checkbox"/> 00U以降	日本語版:00L以降 (英語版:00B以降)
		A172SHCPU (N)	<input type="checkbox"/> SW0SRX-SV43C		
		A273UHCPU (-S3)	<input type="checkbox"/> SW2SRX-SV43U		
		A173UHCPU (-S1)	<input type="checkbox"/> SW2SRX-SV43A		
SV51	専用ロボット用	A171SHCPU (N)	<input type="checkbox"/> SW0SRX-SV51G	非対応	-
		A172SHCPU (N)	<input type="checkbox"/> SW0SRX-SV51D		
		A273UHCPU	<input type="checkbox"/> SW2SRX-SV51K		

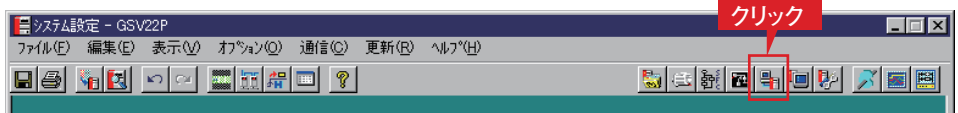
対応バージョン以前の場合は、バージョンアップすることで、対応可能になります。

Aモーションコントローラの本体OS/OSバージョンは、エンジニアリングツール (SW3RN-GSV□□P) にてモーションコントローラからパラメータ読み出しを行う際に確認できます。

### ■操作手順(例:本体OSがSV22で、SW3RN-GSV22Pのシステム設定画面から読み出し)

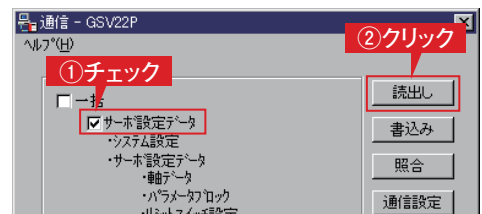
#### ①SW3RN-GSV22Pを起動します。

システム設定などの  
「通信」アイコンをクリック



#### ②通信ウィンドウを表示します。

通信ダイアログの「サーボ設定データ」にチェックを入れ、「読み出し」ボタンをクリック







## DG2GWY13を使用した場合のシステム構成

DG2GWY13を使用した場合のシステム構成を示します。

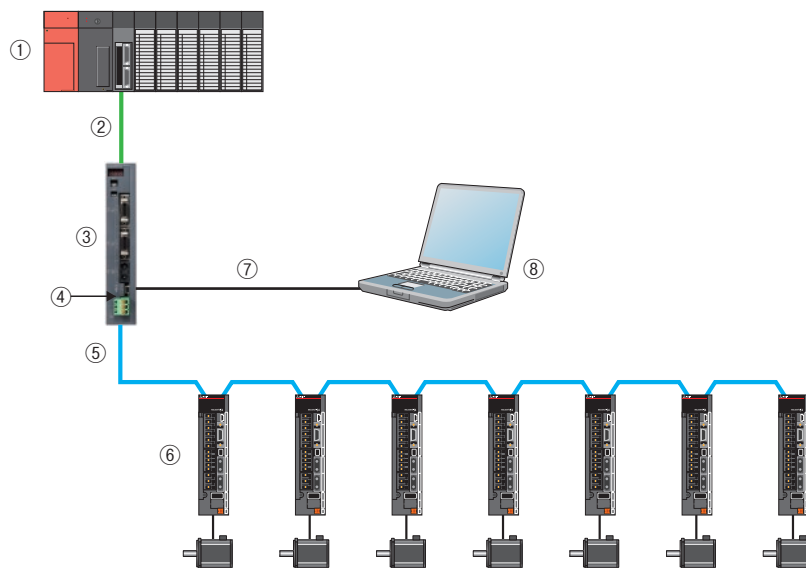
DG2GWY13やサーボアンプ以外にも新規手配が必要な機器やケーブルがあります。

またサーボアンプが標準仕様以外の場合は、動作仕様を確認する必要がありますので、下表チェック項目をご確認ください。

当社ではサーボアンプを含めたシステム構成の事前確認サービス(有料)を行っておりますので、どうぞご利用ください。

### ■システム全体構成(製品形名、関連製品形名)

変換ユニット使用時の基本的なシステム全体構成を下記に示します。



No.	項目	形名	内容	備考
①	Aモーションコントローラ	A171SHCPU (N) A172SHCPU (N) A173UHCPU (-S1) A273UHCPU (-S3)	SSCNET対応コントローラ	<input type="checkbox"/> 流用できます。
	QNモーションコントローラ	Q172CPU (N) Q173CPU (N)	SSCNET対応コントローラ	
②	SSCNETケーブル	MR-J2HBUS_M-A	Aモーションコントローラ⇄変換ユニット	<input type="checkbox"/> 流用できないケースがあります。 DG2GWY13のユーザーズマニュアル詳細編の「2章(2)変換ユニットの更新システム構成」をご確認の上、必要に応じて新規手配してください。
		Q172J2BCBL_M	Q172CPU (N)⇄変換ユニット	
		Q173J2B_CBL_M	Q173CPU (N)⇄変換ユニット	
		Q173DVCBL_M	Q173CPU (N)⇄分線ユニット(Q173DV)	
	MR-J2HBUS_M	分線ユニット(Q173DV)⇄変換ユニット		
③	変換ユニット	DG2GWY13	SSCNET(最大8軸×2系統)→SSCNETⅢ/H(最大16軸)	<input type="checkbox"/> 新規手配してください。
④	DC24V電源入力コネクタ	DG8PW3CN	DC24V電源入力コネクタ	DG2GWY13の付属品
⑤	SSCNET Ⅲケーブル※	MR-J3BUS_M MR-J3BUS_M-A MR-J3BUS_M-B	変換ユニット⇄サーボアンプ サーボアンプ⇄サーボアンプ	<input type="checkbox"/> 新規手配してください。
⑥	サーボアンプ	MR-J4-B	SSCNETⅢ/H対応サーボアンプ	<input type="checkbox"/> 新規手配してください。 <input type="checkbox"/> 標準仕様以外は動作仕様を確認する必要があります。
		MR-J4W2-B MR-J4W3-B	SSCNETⅢ対応サーボアンプ	
		MR-J3-B	SSCNETⅢ対応サーボアンプ	
		MR-J3W-B		
⑦	USBケーブル	MR-J3USBCBL3M	変換ユニット⇄パソコン	<input type="checkbox"/> 新規手配してください。
⑧	パラメータ変換ツールソフト	MELSOFT MT Works2	変換ユニットへのパラメータセット用ソフト	<input type="checkbox"/> 新規手配してください。

※SSCNET Ⅲ/H系統とSSCNET Ⅲ系統は、同じSSCNET Ⅲケーブルを使用します。

## エンコーダ分解能の違いによる注意点

既設モータとMR-J4-B / MR-J3-B用モータのエンコーダ分解能の違いにより位置精度誤差(下表 制約(1))が発生したり、ストロークリミット上下限範囲の減少により、機械の稼働領域分の(位置決めに必要な)ストローク量がとれない(下表 制約(2))などDG2GWY13が使用できないケースがありますので、下表 制約のチェック項目をご確認ください。

### ■エンコーダ分解能の違いによる変換ユニットの成約

制約	変換ユニット使用時の制約対象コントローラ	
	SSCNET III/Hモード	SSCNET IIIモード
(1) <input type="checkbox"/> 電子ギアの設定(位置精度誤差)	Aモーション(OS :SV13, SV22, SV43)	
(2) <input type="checkbox"/> ストロークリミット上下限範囲設定 (ストロークリミット上下限範囲の減少)	Aモーション(OS :SV13, SV43)	
(3) <input type="checkbox"/> バックラッシュ補正量設定 (設定範囲の減少)	Aモーション(OS :SV13, SV22, SV43) QNモーション(OS :SV13, SV22, SV43)	
(4) <input type="checkbox"/> 指令インポジション設定 (設定範囲の減少)	Aモーション(OS :SV13, SV22, SV43) QNモーション(OS :SV13, SV22, SV43)	
(5) <input type="checkbox"/> メカ機構プログラム設定 (設定および動作について)	対応不可	対応可(制約なし)

詳細は、「SSCNET変換ユニットDG2GWY13 ユーザーズマニュアル(詳細編)」の「5.4 エンコーダ分解能の違いによる注意点」をご確認ください。

当社ではエンコーダ分解能の違いによる影響について**事前確認サービス(有料)**を行っておりますので、どうぞご利用ください。

## 制約事項などについて

DG2GWY13を使用することで、使用不可になる機能や制約事項があります。

詳細につきましては、「SSCNET変換ユニットDG2GWY13 ユーザーズマニュアル(詳細編)」に記載の下記項目を確認ください。

### 1. 概要[重要]

#### 1.1 注意事項

### 2. システム構成

#### (4) F/Wバージョンによる機能の制約

### 5. 運転までの設定と手順(DG2GWY13の仕組みや、設定が必要なパラメータなどの説明があります。)

#### 5.3 制約事項

ユーザーズマニュアルは、下記URLのマニュアルページからダウンロードが可能です。

[https://www.mee.co.jp/sales/fa/meefan/product\\_information/products/dg2gwy13.html](https://www.mee.co.jp/sales/fa/meefan/product_information/products/dg2gwy13.html) ▶



当社では上記制約事項やパラメータの確認などの**事前確認サービス(有料)**を行っておりますので、どうぞご利用ください。

またDG2GWY13のデモ機貸し出しサービスも行っておりますので、最寄りの営業所へご相談ください。