スタートガイド

QEC-R11D88K：EtherCAT リモートデジタル I/O（86EVA・ArduBlock 編）

86Duino Coding IDE 501

EtherCAT ライブラリ

(Version 1.2)

改訂履歴

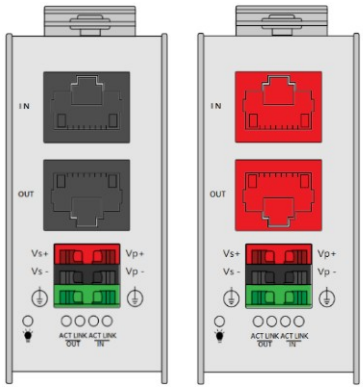
日付	バージョン	内容
2024/8/23	Version1.0	初版リリース。
2025/3/19	Version1.1	• 文書タイトルを「Digital Output」から「QEC Digital Output – QEC-RXXD88H」に変更。 • 「Master」を「MDevice」に、「Slave」を「SubDevice」に変更。
2025/10/29	Version1.2	対象デバイスを QEC-R11D88K-N に変更。

はじめに

本ガイドでは、EtherCAT M デバイス **QEC-M-01** と **QEC-R11D88K** シリーズ（EtherCAT デジタル I/O モジュール、PNP/NPN 設定対応）の使用方法を説明します。

QEC の PoE（Power over Ethernet）に関する注意事項

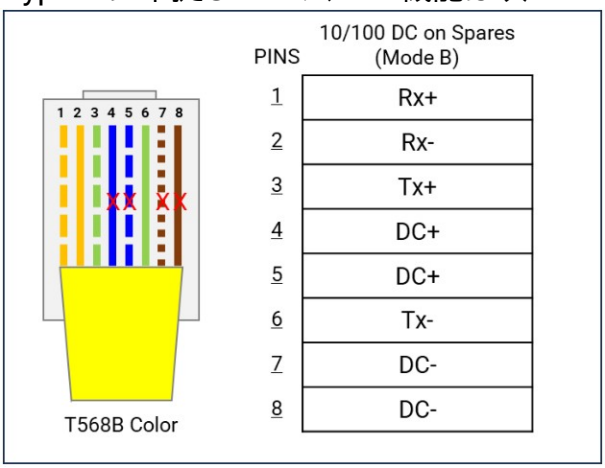
QEC 製品では、PoE タイプと非 PoE タイプを簡単に見分けることができます。RJ45 コネクタのハウジングが赤色の場合は PoE タイプ、黒色の場合は非 PoE タイプです。



非 PoE タイプ　PoE タイプ

PoE（Power over Ethernet）は、ネットワークケーブル経由で電力を供給する機能です。QEC では配線を削減するためにオプションで PoE 機能を搭載できます。実際の運用では、PoE の採用はシステム構成機器に応じて判断されるため、評価・テストの際は次の点に注意してください。

1. QEC の PoE 機能は EtherCAT P とは異なり、互換性はありません。QEC の PoE 機能は PoE Type B に準拠しており、ピン機能は次のとおりです。



2. PoE 対応機器と非 PoE 機器を接続する場合は、必ずイーサネットケーブルの 4、5、7、8 番ピンを切断してください（例：PoE 対応の QEC EtherCAT M デバイスを他社製の EtherCAT Sub デバイスと接続する場合）。

3. QEC の PoE 給電能力は最大 24V/3A です。

1. ハードウェアの接続と配線

ここでは次の機器を使用します。

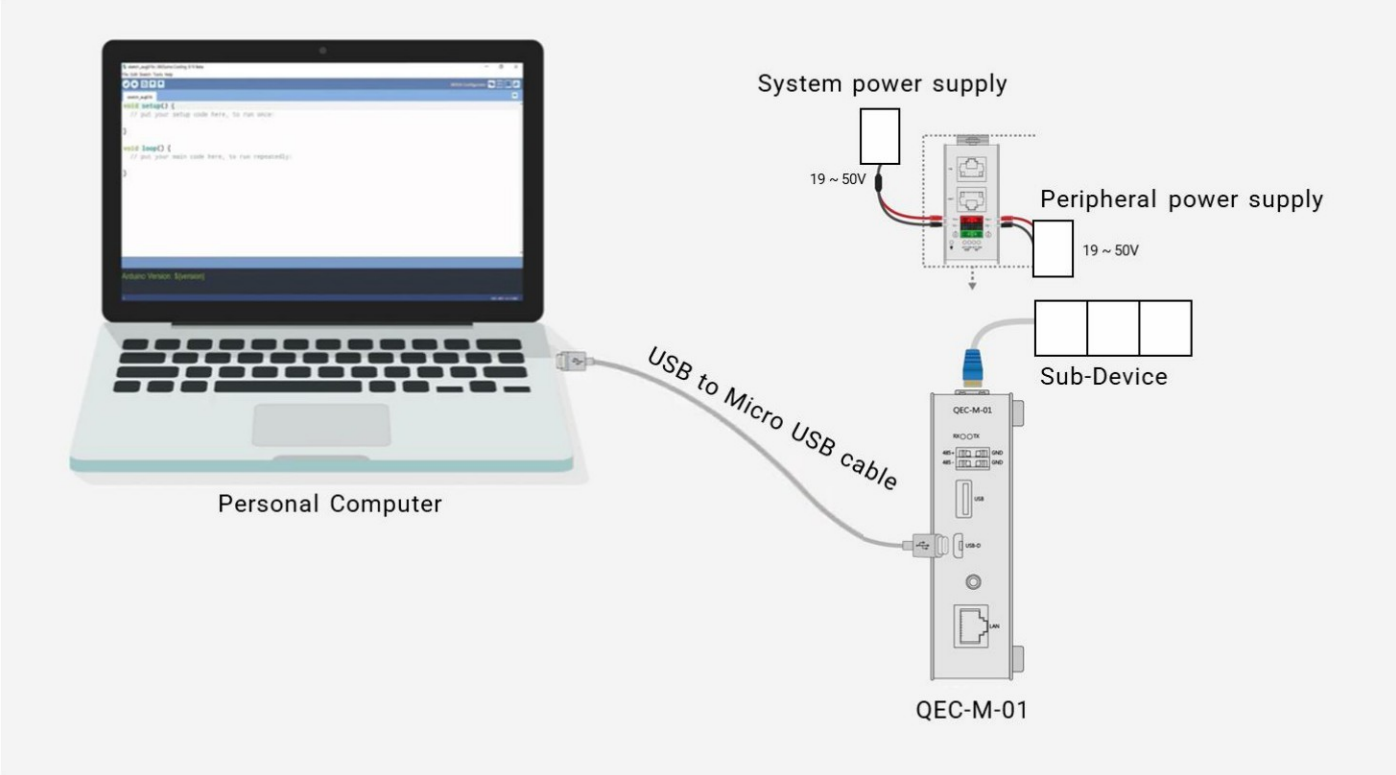
1. QEC-M-01（EtherCAT M デバイス）
2. QEC-R11D88K シリーズ（EtherCAT デジタル I/O モジュール、PNP/NPN 設定対応）
3. 24VDC 電源、EU タイプ端子ケーブル、LAN ケーブル



1.1 QEC-M-01

QEC EtherCAT M デバイスです。

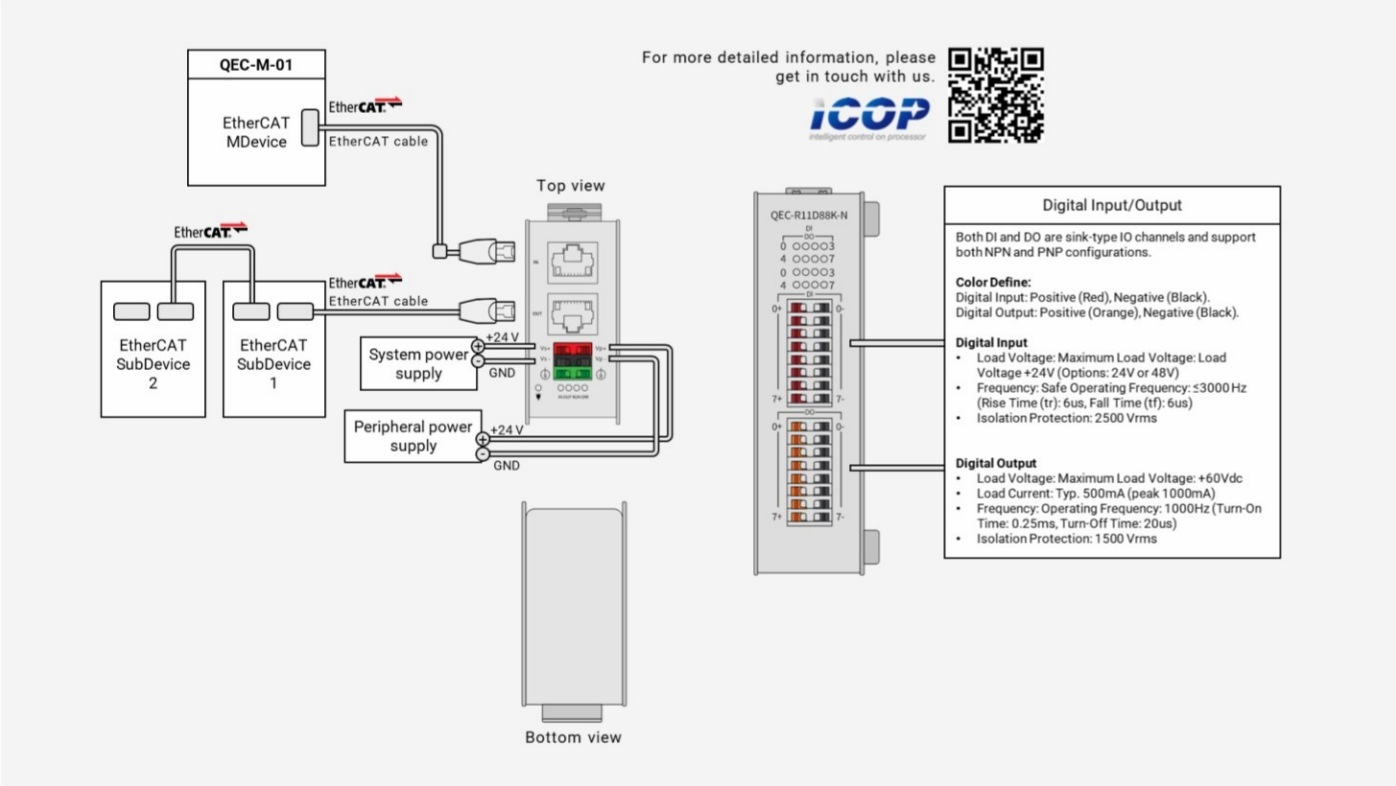
1. 電源：EU 端子を介して Vs+/Vs- および Vp+/Vp- に 24V 電源を接続します。
2. EtherCAT 接続：EtherCAT Out ポート（上側）から RJ45 ケーブルで EtherCAT Sub デバイスの EtherCAT In ポートに接続します。



1.2 QEC-R11D88K

QEC-R11D88K は、絶縁型 16 チャンネルのデジタル I/O（DI8/DO8）を備えた EtherCAT Sub デバイスモジュールで、PNP/NPN 設定に対応しています。

下図は、QEC M デバイスおよび EtherCAT ネットワークとの代表的な配線例です。

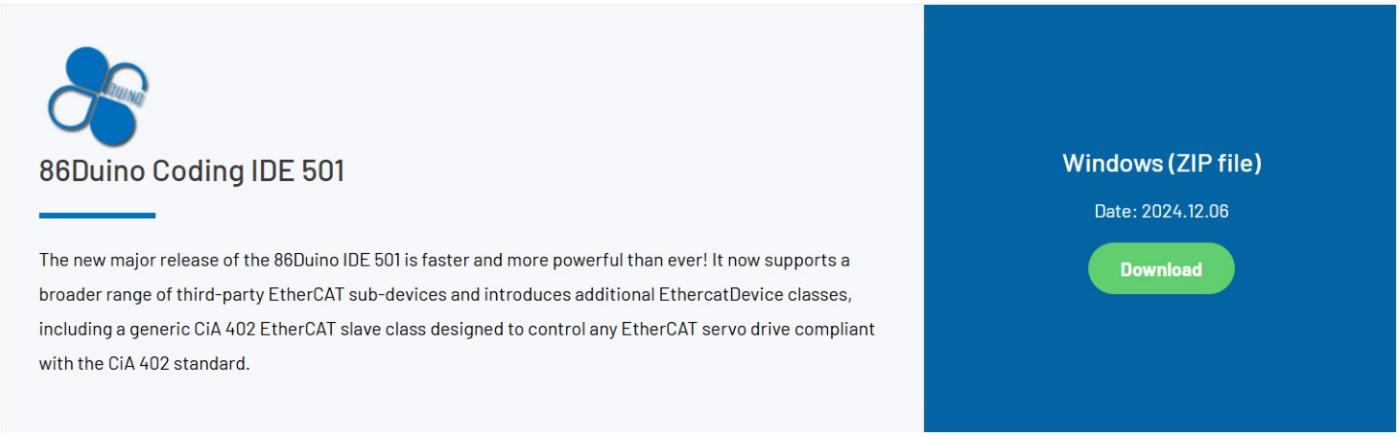


接続は機能ごとに次のように分かれています。

- EtherCAT：M デバイス → IN、OUT はデイジーチェーン接続用
- 電源・接地：
  - VS+/VS−：システム電源 +24 V/GND
  - VP+/VP−：フィールド I/O 電源 +24 V/GND
- デジタル I/O：
  - DI 8 点（シンクタイプ）：NPN/PNP 対応、安全動作周波数 ≥ 3 kHz、tr/tf 6 µs、入力 +24 V（オプションで 24/48 V）
  - DO 8 点：最大 +60 Vdc、標準 500 mA（ピーク 1 A）、1 kHz（Ton 0.25 ms / Toff 20 µs）。誘導性負荷にはフライバックダイオード／スナバ回路を追加してください。
  - 端子グループ：DI00～07、DO00～07（それぞれ + / − 端子付き）
  - 絶縁：DI 2500 Vrms、DO 1500 Vrms
- インジケーター：PWR / RUN / ERR / L/A（後述）
- 配線色：DI は + 赤 / − 黒、DO は + オレンジ / − 黒

2. ソフトウェア／開発環境

86Duino IDE は https://www.qec.tw/software/ からダウンロードしてください。



ダウンロードした zip ファイルを解凍してください。追加のソフトウェアをインストールする必要はなく、86duino.exe をダブルクリックするだけで IDE が起動します。



※注意：Windows で警告が表示された場合は、「詳細情報」を 1 回クリックしてから「実行」ボタンを 1 回クリックしてください。

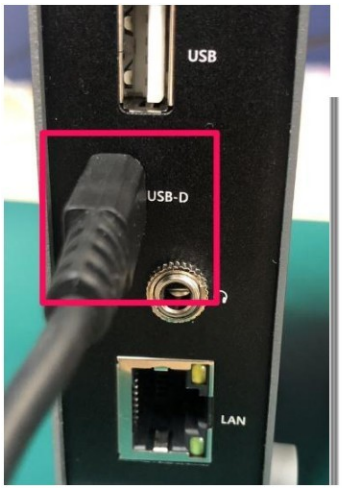
86Duino Coding IDE 501 以降の画面は次のとおりです。

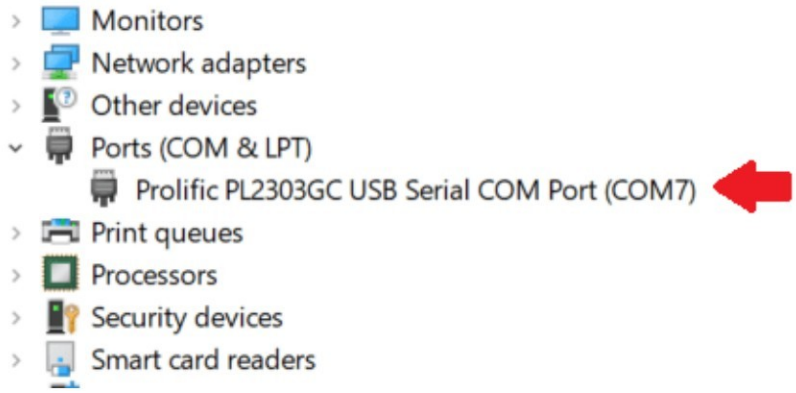


3. PC との接続と環境設定

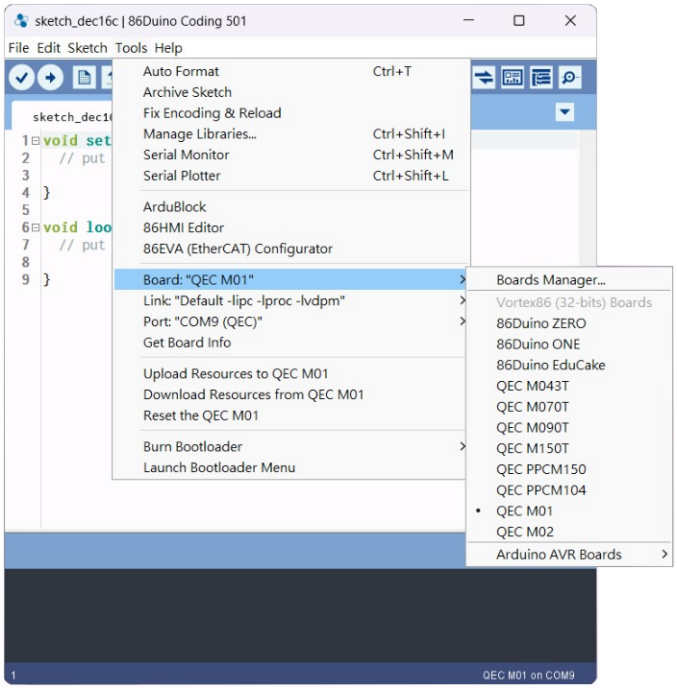
次の手順で環境を設定します。

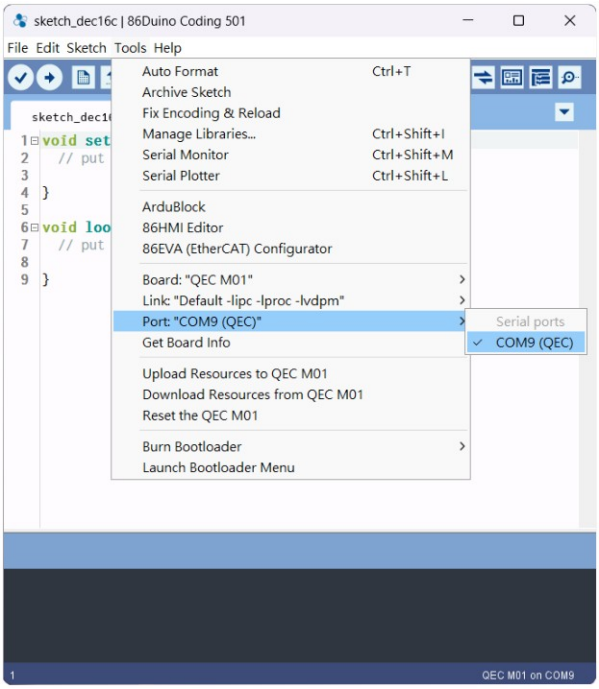
1. Micro USB－USB ケーブルで、QEC-M-01 を PC（86Duino IDE をインストール済み）に接続します。
2. QEC の電源を入れます。
3. PC で「**Device Manager（デバイス マネージャー）**」（Win+X キーを押して表示されるメニューから選択）を開き、「**Ports (COM & LPT)（ポート（COM と LPT））**」を展開します。「**Prolific PL2303GC USB Serial COM Port (COMx)**」が検出されていることを確認してください。表示されない場合は、必要なドライバーをインストールする必要があります。
   （Windows 用 PL2303 ドライバーはこちらからダウンロードできます）





4. 86Duino IDE を起動します。
5. ボードの選択：IDE のメニューから「**Tools（ツール）**」>「**Board（ボード）**」>「**QEC-M-01**」（または使用している QEC M デバイスの型番）を選択します。
6. ポートの選択：IDE のメニューから「**Tools（ツール）**」>「**Port（シリアルポート）**」を選択し、QEC M デバイスが接続されている USB ポート（この例では COM9 (QEC)）を選択します。





4. 86EVA と ArduBlock の使用

この例では、86Duino IDE のグラフィカルなローコード開発ツール **86EVA** と **ArduBlock** を使用して、EtherCAT M デバイス（QEC-M-01）と QEC-R11D88K（EtherCAT デジタル I/O モジュール、PNP/NPN 設定対応）を操作する方法を説明します。

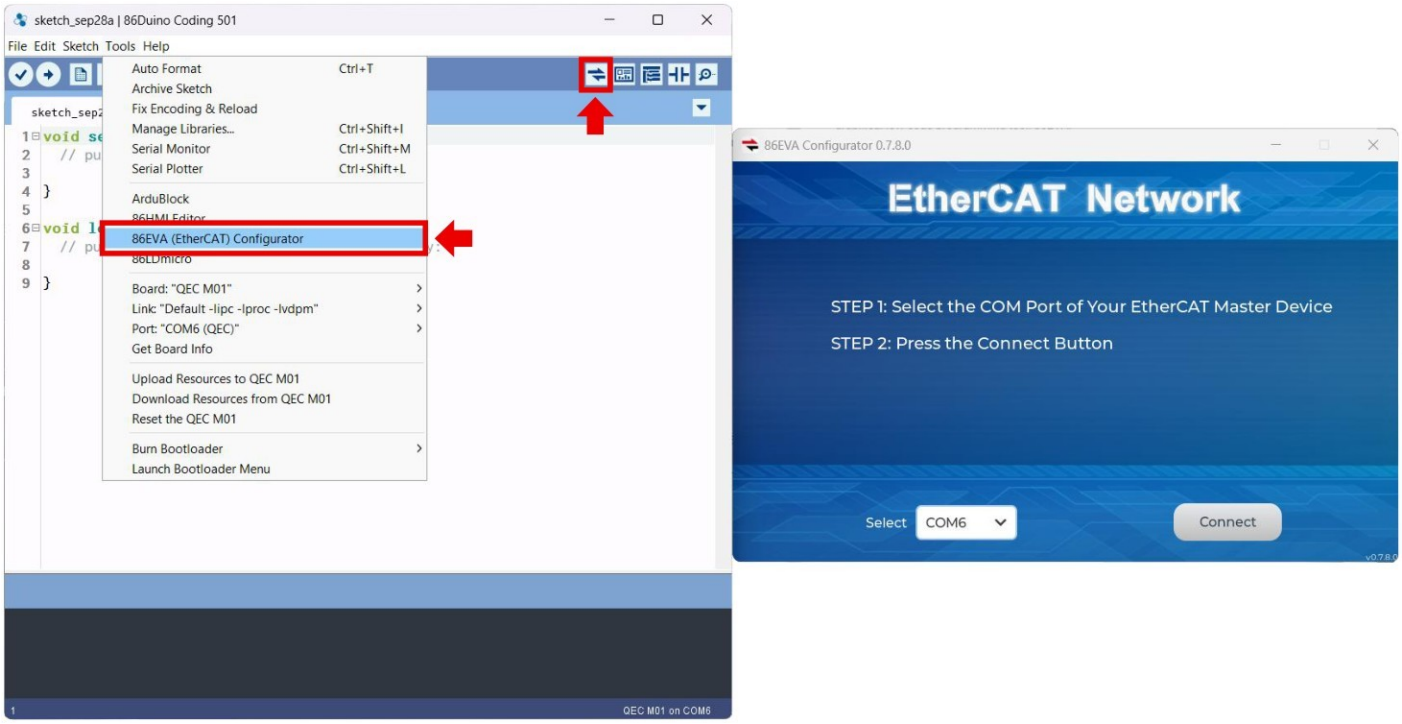
ソフトウェアツールの説明：

- **86EVA（EVA、EtherCAT-Based Virtual Arduino）：**
  86Duino IDE の EtherCAT ライブラリをベースにしたグラフィカルな EtherCAT 設定ツールで、86Duino の開発キットの 1 つです。
- **ArduBlock：**
  プログラミングと I/O 制御のためのグラフィカルインターフェースです。上海在住のクリエイター David Li 氏が開発した Arduino IDE 向けのサードパーティ製ソフトウェアで、IDE に組み込んで動作させる必要があります。ArduBlock はグラフィカルなブロックをコードに変換し、最終的にメインプログラムを 86Duino Coding IDE に生成して、コンパイルと書き込みを行います。

以下では、86EVA の使い方を順を追って説明します。

ステップ 1：86EVA を起動してスキャンする

86EVA ツールは次のボタンから起動できます。



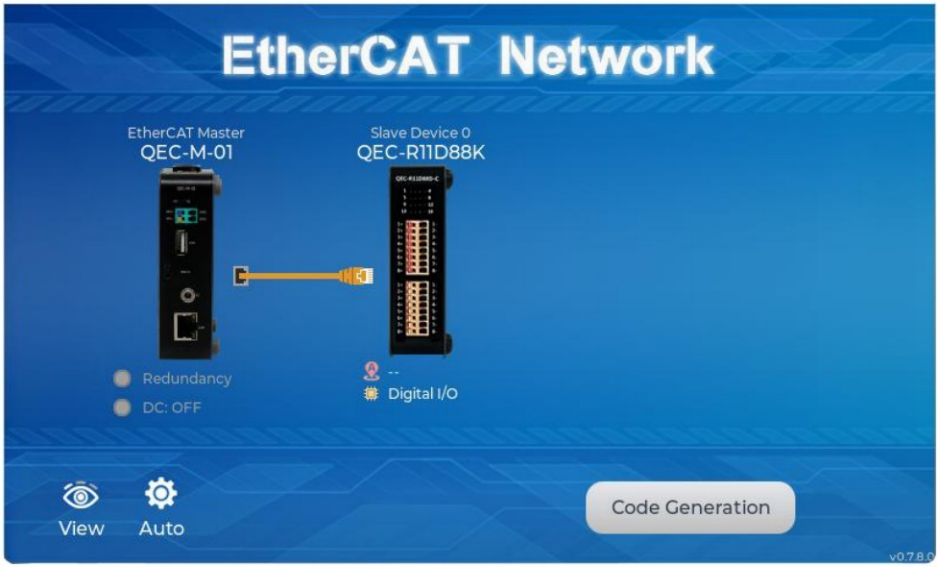
正しい COM ポートを選択し、「**Connect（接続）**」ボタンをクリックしてください。



QEC-M-01 の正しい COM ポートが選択されていることを確認したら、Connect ボタンを押して EtherCAT ネットワークのスキャンを開始します。



EtherCAT ネットワークのスキャンが完了すると、接続されているデバイスが表示されます。



ステップ 2：パラメーターを設定する

スキャンされたデバイスの画像をダブルクリックすると、対応するパラメーター設定画面が開きます。

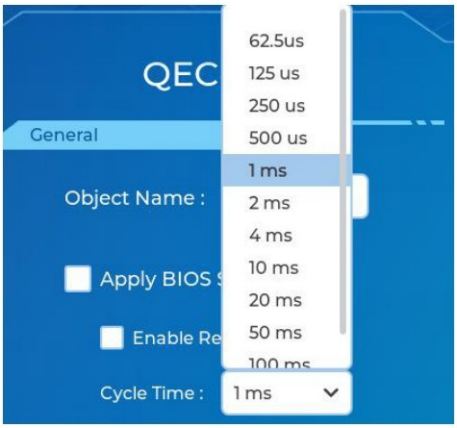
ステップ 2.1：QEC-M-01

QEC-M-01 の画像をダブルクリックして、パラメーター設定を表示します。



次の設定を確認してください。

1. 「**Apply BIOS Settings**」をオフにします。
2. Cycle Time に「**1ms**」を選択します。



左上の「**Back（戻る）**」をクリックして元の画面に戻ります。



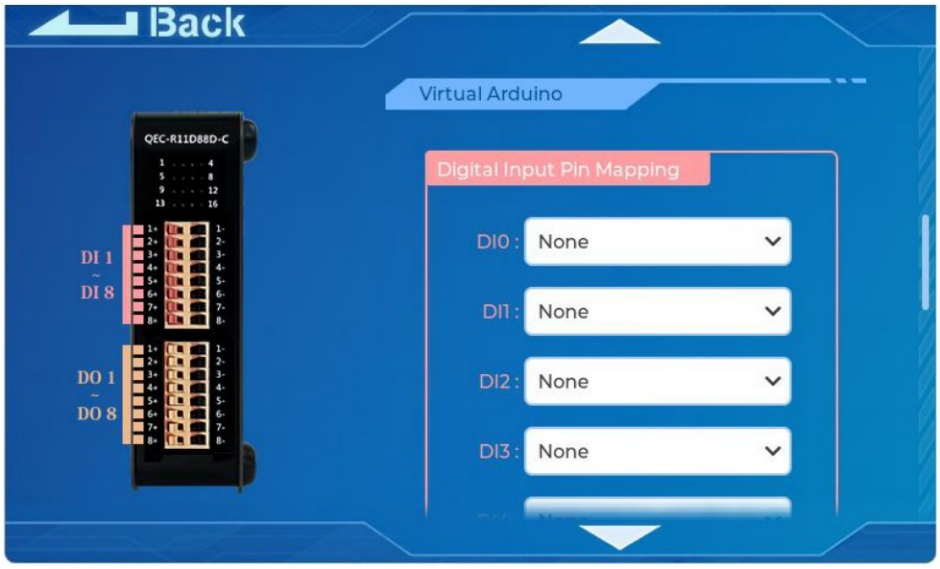
ステップ 2.2：QEC-R11D88K

QEC-R11D88K の画像をダブルクリックして、パラメーター設定を表示します。

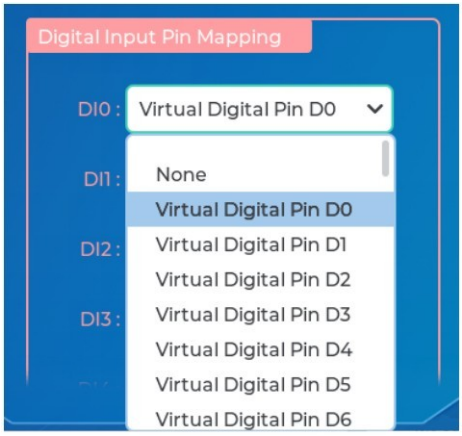


この画面には、Object Name、Alias Address、Vendor ID、Product Code、Virtual Arduino Mapping、Virtual Servo Configuration の各パラメーターが表示されます。

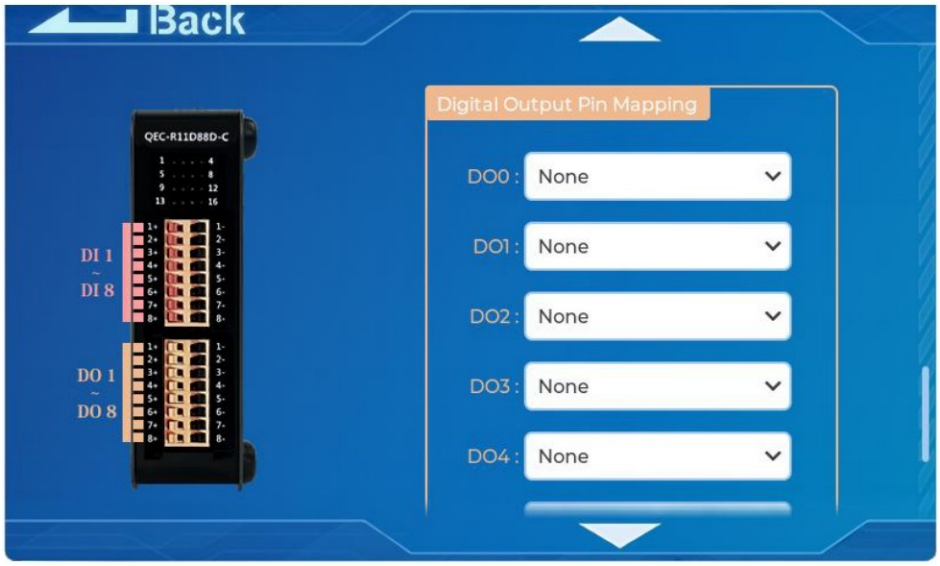
下にスクロールして「**Virtual Arduino**」エリアに進みます。
まず、デジタル入力ピンのマッピングエリアです。



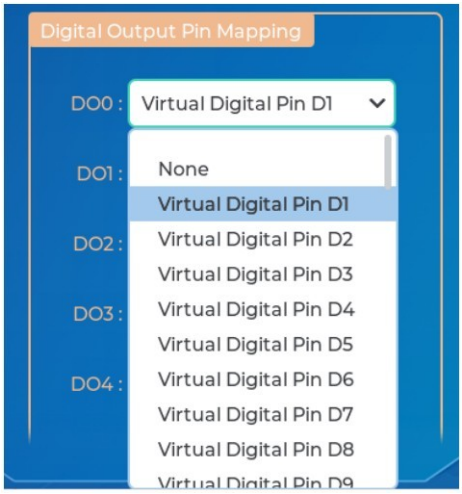
「**Digital Input Pin Mapping**」の「**DI00**」ドロップダウンから「**Virtual Digital Pin D0**」を選択します。



次に、下にスクロールしてデジタル出力ピンのマッピングエリアに進みます。



「**Digital Output Pin Mapping**」の「**DO00**」ドロップダウンから「**Virtual Digital Pin D1**」を選択します。



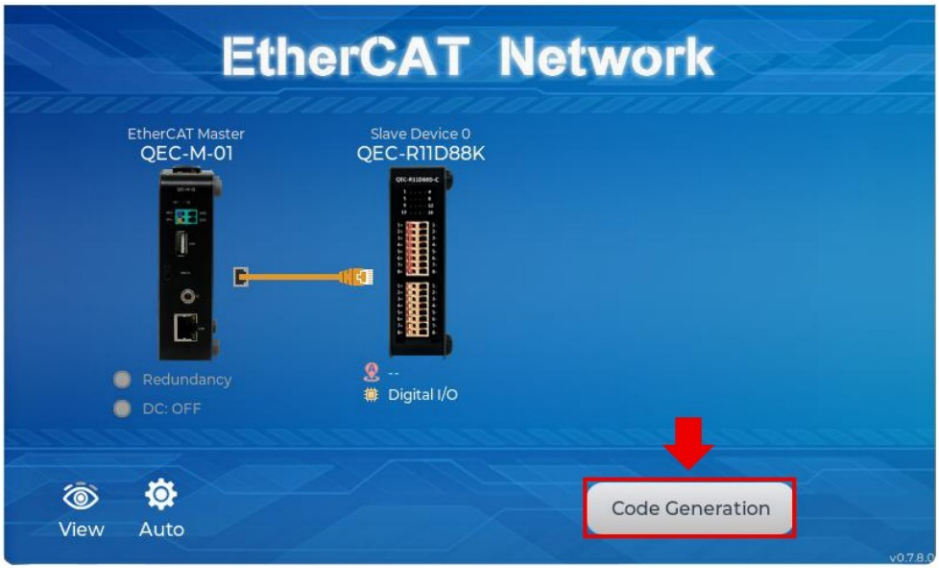
この設定は ArduBlock ツールで使用するためのものです。

左上の「**Back（戻る）**」をクリックして元の画面に戻ります。

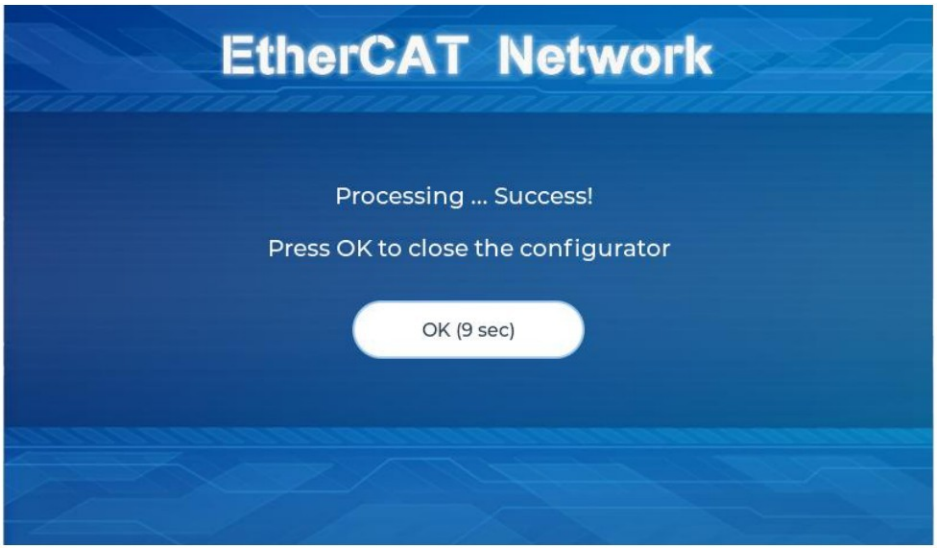


ステップ 3：コードを生成する

デバイスのパラメーターを設定したら、ホーム画面に戻り、右下の「**Code Generation（コード生成）**」ボタンを押します。

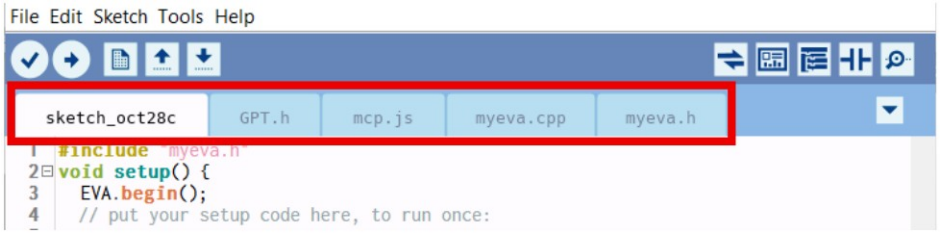


生成が完了したら OK ボタンをダブルクリックして 86EVA を閉じます。操作しない場合も 10 秒後に自動的に閉じます。



生成されるコードとファイルは次のとおりです。

- sketch_oct20c：メインプロジェクト（.ino、ファイル名はプロジェクト名により異なります）
- myeva.cpp：86EVA の C++ プログラムコード
- myeva.h：86EVA のヘッダーファイル



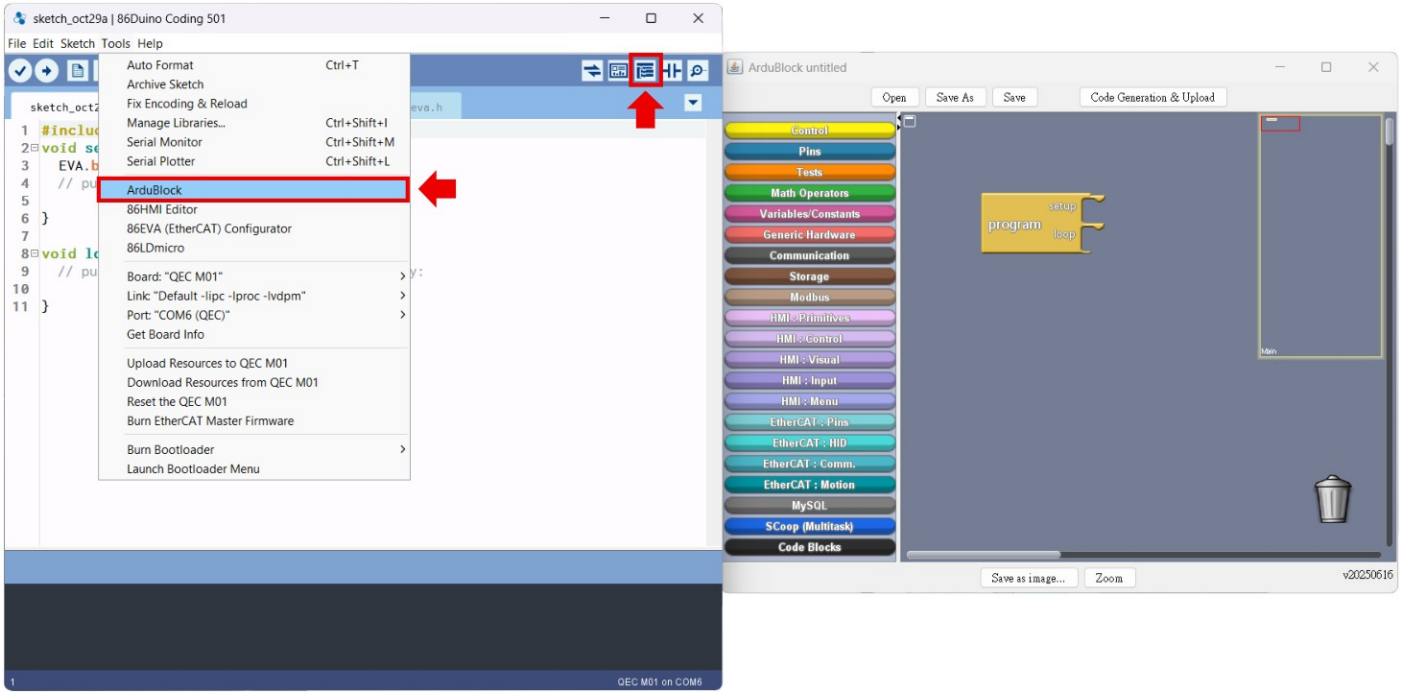
※補足：

86EVA でコードを生成すると、メインプログラム（.ino）に次のコードが自動的に追加されます。いずれかが欠けていると 86EVA は動作しません。

1. #include “myeva.h”：EVA ヘッダーファイルのインクルード
2. setup() 内の EVA.begin();：EVA 機能の初期化

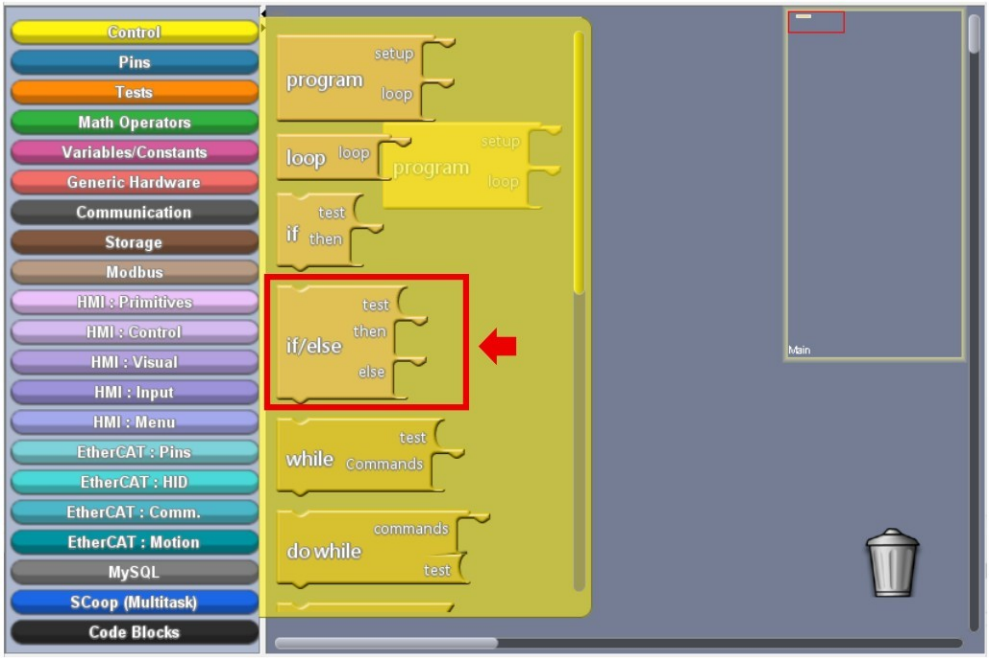
ステップ 4：ArduBlock を起動して設定する

ArduBlock を起動します。

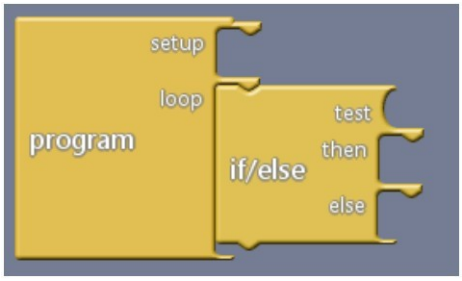


EtherCAT の DI/DO は、すでに仮想デジタルピン（Virtual Digital Pin）に割り当て済みです。
次に、仮想デジタルピン D0（D88K の DI00 に対応）を読み取り、その状態を仮想デジタルピン D1（D88K の DO00 に対応）に反映させます。

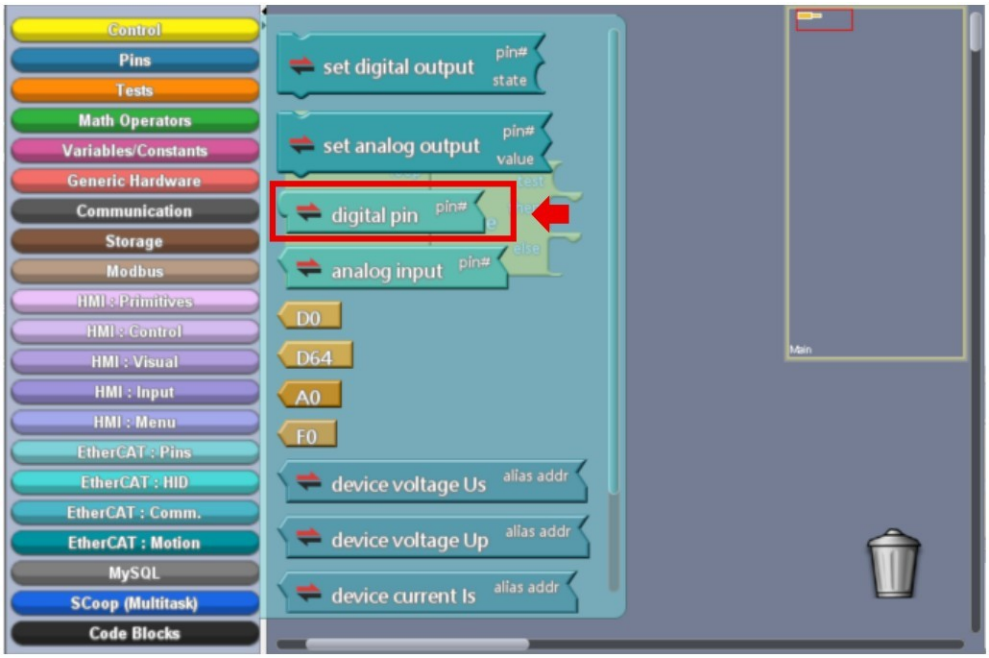
まず、「**Control**」クラスから「**if/else**」ブロックを、「**program**」ブロックの「**loop**」エリアに配置します。



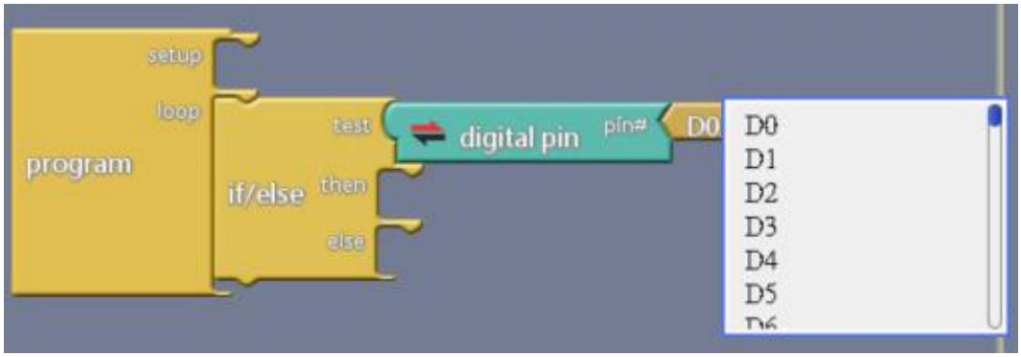
下図のようになります。



この例では仮想デジタルピン D0 の状態を読み取って判定するため、「**EtherCAT : Pins**」クラスから「**digital pin**」ブロックを、「**if/else**」ブロックの「**test**」エリアに配置します。



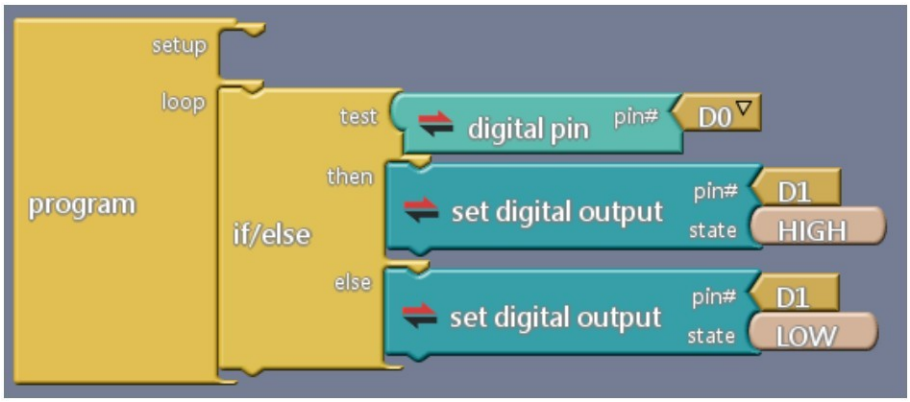
各ブロックでは、仮想デジタルピンに対応する D0、D1、D2 などの必要なピンを選択できます。
下図のようになります。



続いて、**仮想デジタルピン D0 の状態を仮想デジタルピン D1 に反映**させます。
そのため、「**EtherCAT : Pins**」クラスから「**set digital output**」ブロックを、「**if/else**」ブロックの「**then**」エリアと「**else**」エリアに配置します。

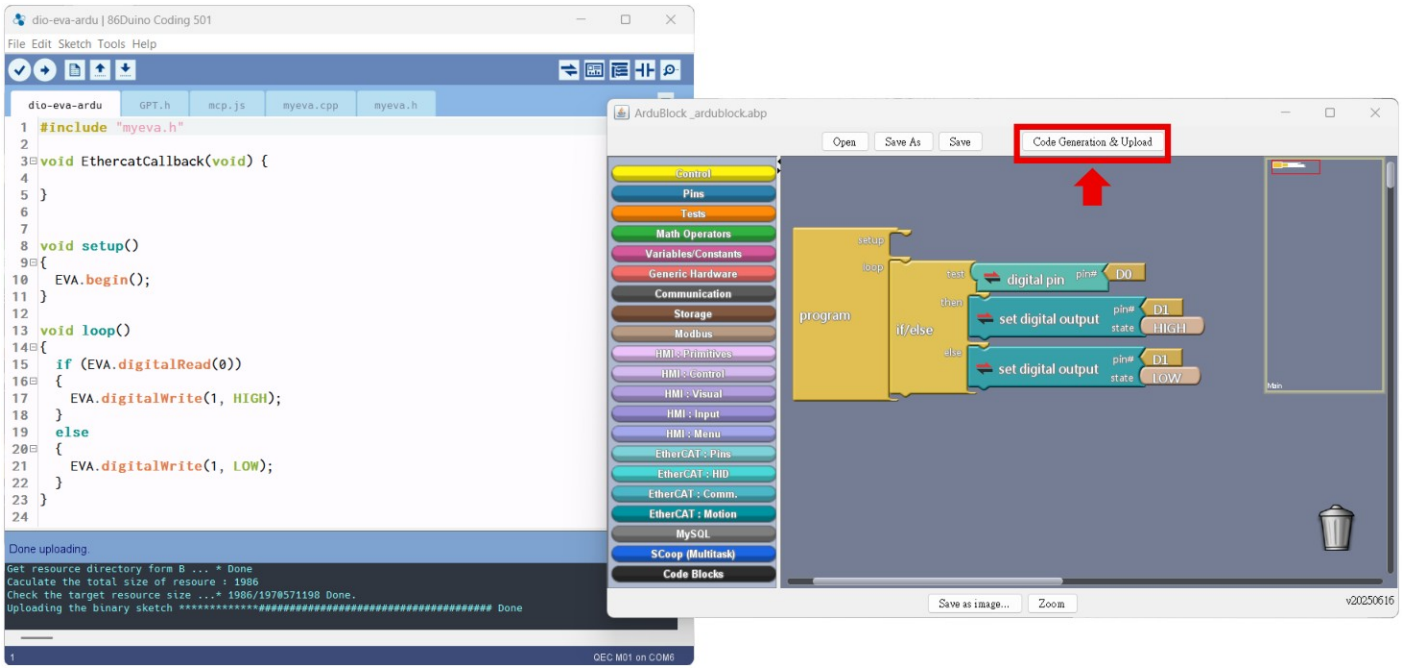


状態が HIGH の場合は仮想デジタルピン D1 を **HIGH** に、それ以外の場合は **LOW** に設定します。
下図のようになります。



このプログラムブロックは、仮想デジタルピン D0（D88K の DI00 に対応）を読み取り、その状態を仮想デジタルピン D1（D88K の DO00 に対応）に反映します。

完成したら「**Code Generate & Upload**」ボタンをクリックすると、コードが生成され QEC-M-01 に書き込まれます。



トラブルシューティング

QEC-M-01 にコードを書き込めない場合

コードを正常に書き込めない場合は、86EVA を開いて QEC EtherCAT M デバイスの環境に異常がないか確認してください。下図のように異常がある場合は、QEC EtherCAT M デバイスの環境を更新してください。更新対象は Bootloader、EtherCAT ファームウェア、EtherCAT ツールの 3 項目です。



以下、更新の手順を説明します。

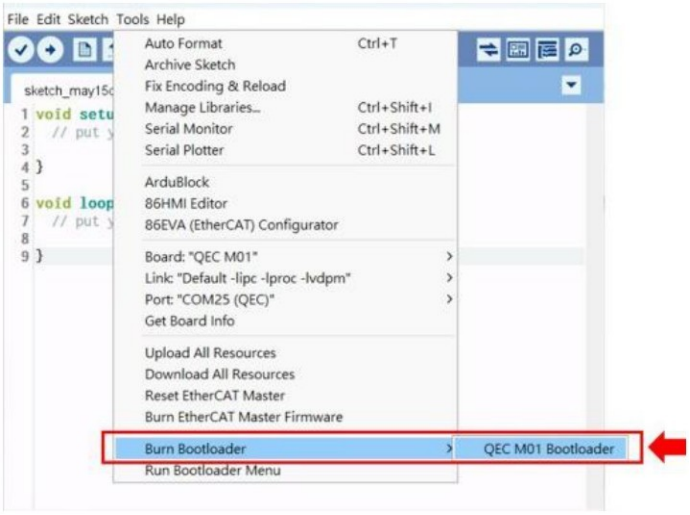
ステップ 1：QEC-M の準備

1. 86Duino IDE 500 以降（またはそれより新しいバージョン）をダウンロードしてインストールします。
   ダウンロードは Software ページから行えます。
2. QEC-M の接続：USB ケーブルで QEC-M をコンピューターに接続します。
3. 86Duino IDE の起動：インストールが完了したら、86Duino IDE を起動します。
4. ボードの選択：IDE のメニューから「**Tools（ツール）**」>「**Board（ボード）**」>「**QEC-M-01**」（または使用している QEC-M の型番）を選択します。
5. ポートの選択：IDE のメニューから「**Tools（ツール）**」>「**Port（シリアルポート）**」を選択し、QEC-M が接続されている USB ポートを選択します。

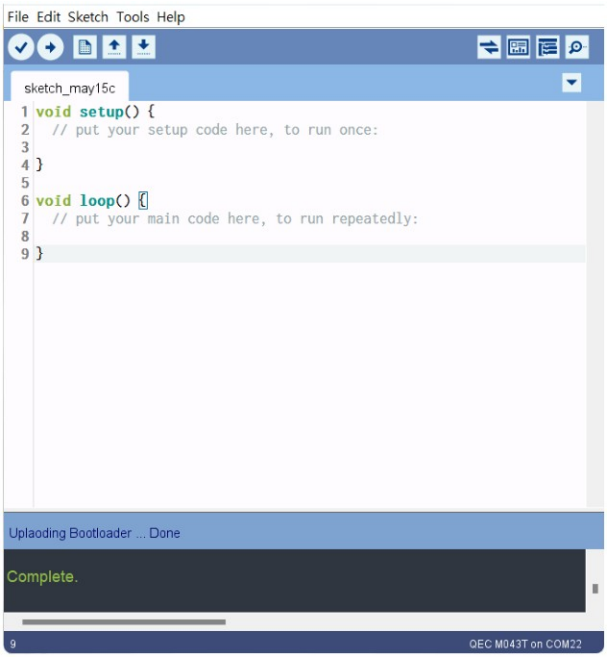
ステップ 2：「Burn Bootloader（ブートローダを書き込む）」をクリック

QEC-M 製品を接続したら、「**Tools（ツール）**」>「**Burn Bootloader（ブートローダを書き込む）**」を選択します。
現在選択されている QEC-M の名前が表示されます。これをクリックすると更新が始まります。更新には約 5～20 分かかります。

- QEC-M-01：



ステップ 3：更新の完了



以上の手順で、QEC-M の開発環境が最新バージョンに更新されます。

保証

本製品は、ご購入日から 1 年間、正常に動作することを保証します。この期間中に本製品が正常に動作しなくなった場合は、以下の条件に定める場合を除き、当社の判断により無償で交換または修理いたします。本保証は、誤用、改造、事故または災害により損傷した製品には適用されません。販売元は、本製品の使用、誤用、または使用不能により生じたいかなる損害、逸失利益、逸失した節約、その他の付随的または結果的損害についても一切の責任を負いません。また、販売元はその他の関係者からのいかなる請求についても責任を負いません。返品をお受けするには、事前に販売元から返品承認を得る必要があります。返品承認は、販売元に電話または FAX で連絡し、返品承認番号（RMA 番号）を請求することで取得できます。返品の際は、必ず問題の内容を明記した説明を添付してください。

本書に記載されているすべての商標は、それぞれの所有者の登録商標です。
すべての仕様は予告なく変更されることがあります。
©ICOP Technology Inc. 2025

日本語版資料は、英語版を翻訳したもので、内容に相違が生じる場合には原文を優先します。