

症状

動かない

アラームが発生する

通信が確立していない

データを書き込みできない(命令選択方式) / データが消失する

データを書き込みできない(命令固定方式)

入出力信号がONしない

モニタできない(命令選択方式)

モニタできない(命令固定方式)

- (1) 安全にご使用いただくため、システムを構成する各機器・装置のマニュアルや取扱説明書などを入手し、「安全上のご注意」「安全上の要点」など安全に関する注意事項を含め、内容を確認の上使用してください。
  
- (2) 本資料の一部または全部を、オリエンタルモーター株式会社の許可なしに複製、複製、再配布することを禁じます。
  
- (3) 本資料の記載内容は、2024年 1月時点のものです。  
本資料の記載内容は、改良のため予告なく変更されることがあります。
  
- (4) 本資料は当社製品に関するトラブルシューティングについて記載しております。  
当社製品に関する配線や取扱、操作方法に関しては商品個別の取扱説明書を参照するか、ご不明な点はおお客様ご相談センターまでお問い合わせください。  
当社製品以外の機器に関する取扱、操作方法に関しては、対象機器の取扱説明書を参照するか、機器メーカーまでお問い合わせください。

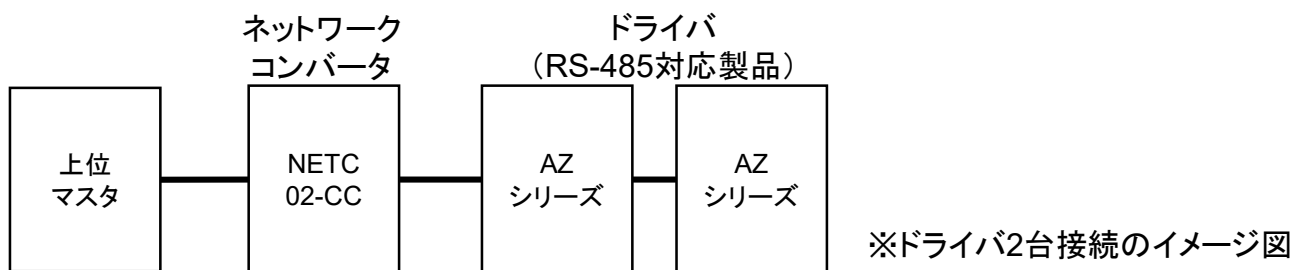
以下症状のトラブルシューティングについて記載しています。

## ■ 症状

- ・ データを書き込みできない(命令固定方式)

## ■ 前提条件

- ・ この資料ではネットワークコンバータNETC02-CCに接続するドライバをAZシリーズとして説明しています



- ・ 通信が確立していることを前提とします
- ・ 通信自体がうまくいかない場合、NETC02-CCトラブルシューティング「通信が確立していない」編をご参照ください
- ・ 調査手段としてサポートソフト(MEXE02)を使用します

サポートソフトMEXE02 を用いて、各種パラメータ設定やモニタができます。(無償ダウンロード可)

## ■ ダウンロード方法

当社WEBサイトより無償でダウンロードできます。

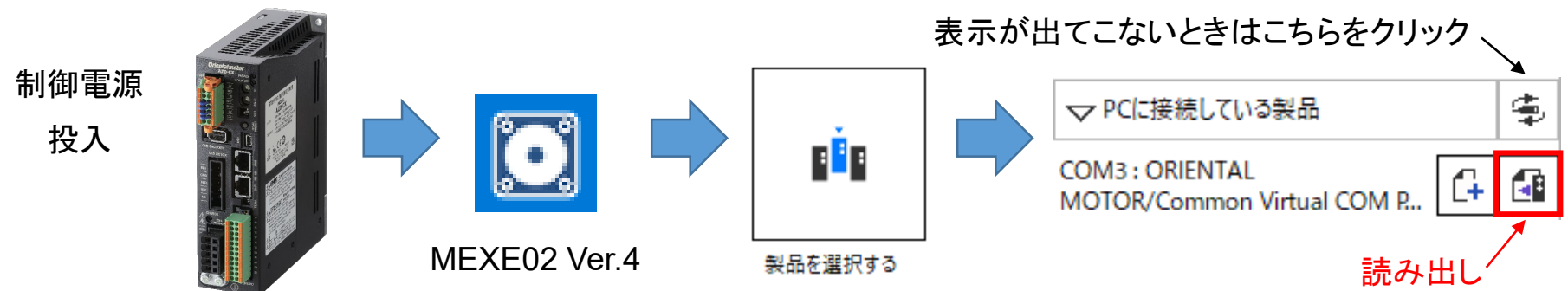
TOPページ>ダウンロード>ソフトウェア>サポートソフト MEXE02

シリーズやドライバによって対応するバージョンが異なりますので、WEBサイトより対応製品一覧をご確認ください。

## ■ 必要なもの

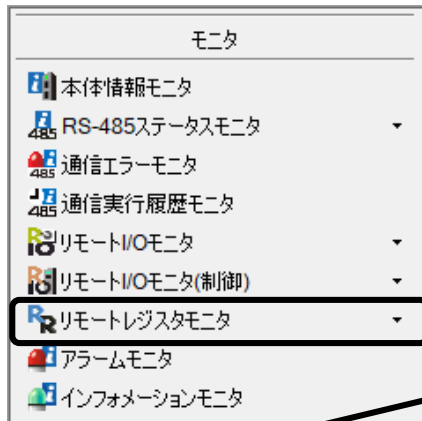
- ・ PC ※MEXE02(最新版)がインストールされたもの
- ・ USBケーブル(市販) ※形状:A to miniBまたはmicroB
- ・ 制御電源(DC電源入力タイプでは主電源が制御電源を兼ねる製品もあります)

## ■ ドライバからのデータ読み出し手順例



サポートソフトMEXE02 のリモートレジスタモニタから各レジスタアドレスにセットした内容を確認できます。  
号機番号・データ・内容がそれぞれ合っているかご確認ください。

例) 命令固定方式(8ワード配置)で0号機のAZシリーズに書き込みした場合



←RWw00~RWw1F (No.0~No.31)  
←RWw20~RWw3F (No.32~No.63)  
←RWw40~RWw5F (No.64~No.95)  
←RWw60~RWw7F (No.96~No.127)  
※RWw00から開始した場合で記載

チェック  リモートレジスタモニタ1 RWwを開始する

レジスタ配置モード

各軸8ワードの配置

号機番号

RWw(マスター→NETC02-CC)

データ  
(下位+上位)

内容

No.	Axis(Hex)	Model	Address	Hex(16bit)	Dec(16bit)	Dec(32bit)	内容
0	00	AZD-*	RWw00	0000 h	0		未使用
1	00	AZD-*	RWw01	0000 h	0	0	未使用
2	00	AZD-*	RWw02	1388 h	5000		位置No.0 (互換用)
3	00	AZD-*	RWw03	0000 h	0	5000	位置No.0 (互換用)
4	00	AZD-*	RWw04	FC18 h	-1000		速度No.0 (互換用)
5	00	AZD-*	RWw05	FFFF h	-1	-1000	速度No.0 (互換用)
6	00	AZD-*	RWw06	0001 h	1		方式No.0 (互換用)
7	00	AZD-*	RWw07	0000 h	0	1	方式No.0 (互換用)
8	01	AZD-*	RWw08	0000 h	0		未使用
9	01	AZD-*	RWw09	0000 h	0	0	未使用

サポートソフトMEXE02 のリモートI/Oモニタ(制御)1より、実行中のコマンド実行方式を確認できます。

RWREQ-SELがON(緑点灯)で命令固定方式、DREQ-SELがON(緑点灯)で命令選択方式が実行されています。

新規1\* | NETC CC-Link Ver.2対応 - リモートI/Oモニタ (制御) 1

チェック

リモートI/Oモニタ(制御)1を開始する

RY (マスター → NETC02-CC)

RY80 - RY8F

- |                                 |                                 |   |                                   |
|---------------------------------|---------------------------------|---|-----------------------------------|
| <input type="checkbox"/> D-REQ0 | <input type="checkbox"/> D-REQ4 | <input checked="" type="checkbox"/> WR-REQ0 | <input type="checkbox"/> SDT-EXE0 |
| <input type="checkbox"/> -      | <input type="checkbox"/> -      | <input type="checkbox"/> -                  | <input type="checkbox"/> SDT-EXE1 |
| <input type="checkbox"/> D-REQ1 | <input type="checkbox"/> D-REQ5 | <input checked="" type="checkbox"/> RD-REQ0 | <input type="checkbox"/> SDT-EXE2 |
| <input type="checkbox"/> -      | <input type="checkbox"/> -      | <input type="checkbox"/> -                  | <input type="checkbox"/> SDT-EXE3 |
| <input type="checkbox"/> D-REQ2 | <input type="checkbox"/> D-REQ6 | <input type="checkbox"/> WR-REQ1            | <input type="checkbox"/> SDT-EXE4 |
| <input type="checkbox"/> -      | <input type="checkbox"/> -      | <input type="checkbox"/> -                  | <input type="checkbox"/> SDT-EXE5 |
| <input type="checkbox"/> D-REQ3 | <input type="checkbox"/> D-REQ7 | <input type="checkbox"/> RD-REQ1            | <input type="checkbox"/> SDT-EXE6 |
| <input type="checkbox"/> -      | <input type="checkbox"/> -      | <input type="checkbox"/> -                  | <input type="checkbox"/> SDT-EXE7 |

RY90 - RY9F

RYA0 - RYAF

- |                                   |                                      |
|-----------------------------------|--------------------------------------|
| <input type="checkbox"/> RWR-CLR  | <input type="checkbox"/> -           |
| <input type="checkbox"/> -        | <input type="checkbox"/> AXIS-ALMRST |
| <input type="checkbox"/> -        | <input type="checkbox"/> EXT-STOP    |
| <input type="checkbox"/> -        | <input type="checkbox"/> -           |
| <input type="checkbox"/> -        | <input type="checkbox"/> -           |
| <input type="checkbox"/> ERR-CLR  | <input type="checkbox"/> -           |
| <input type="checkbox"/> INFO-CLR | <input type="checkbox"/> -           |
| <input type="checkbox"/> ALM-RST  | <input type="checkbox"/> -           |

RYB0 - RYBF

RYC0 - RYCF

RYD0 - RYDF

RX (NETC02-CC → マスタ)

RX80 - RX8F

- |                                 |                                 |   |                                  |
|---------------------------------|---------------------------------|---|----------------------------------|
| <input type="checkbox"/> D-END0 | <input type="checkbox"/> D-END4 | <input checked="" type="checkbox"/> WR-DAT0 | <input type="checkbox"/> SDT-END |
| <input type="checkbox"/> D-ERR0 | <input type="checkbox"/> D-ERR4 | <input type="checkbox"/> WR-ERR0            | <input type="checkbox"/> SDT-ERR |
| <input type="checkbox"/> D-END1 | <input type="checkbox"/> D-END5 | <input checked="" type="checkbox"/> RD-DAT0 | <input type="checkbox"/> SDT-BSY |
| <input type="checkbox"/> D-ERR1 | <input type="checkbox"/> D-ERR5 | <input type="checkbox"/> RD-ERR0            | <input type="checkbox"/> -       |
| <input type="checkbox"/> D-END2 | <input type="checkbox"/> D-END6 | <input type="checkbox"/> WR-DAT1            | <input type="checkbox"/> -       |
| <input type="checkbox"/> D-ERR2 | <input type="checkbox"/> D-ERR6 | <input type="checkbox"/> WR-ERR1            | <input type="checkbox"/> -       |
| <input type="checkbox"/> D-END3 | <input type="checkbox"/> D-END7 | <input type="checkbox"/> RD-DAT1            | <input type="checkbox"/> -       |
| <input type="checkbox"/> D-ERR3 | <input type="checkbox"/> D-ERR7 | <input type="checkbox"/> RD-ERR1            | <input type="checkbox"/> -       |

RX90 - RX9F

RXA0 - RXAF

- |   |   |
|---|---|
| <input type="checkbox"/> DREQ-SEL             | <input checked="" type="checkbox"/> C-SUC |
| <input checked="" type="checkbox"/> RWREQ-SEL | <input type="checkbox"/> AXIS-ALM         |
| <input type="checkbox"/> -                    | <input type="checkbox"/> EXT-STOP_R       |
| <input type="checkbox"/> CMD-BSY              | <input type="checkbox"/> -                |
| <input type="checkbox"/> SYS-BSY              | <input type="checkbox"/> -                |

RXB0 - RXBF

RXC0 - RXCF

RXD0 - RXDF

命令固定方式を実行中

サポートソフトMEXE02の通信実行履歴モニタからコマンド実行状態を確認できます。

「要求コードが6□h(or 7□h)」かつ「サブコード11h」が命令固定方式で実行要求された内容となります。

例) AZシリーズ(0号機)の位置No.0(命令コード1200h)にデータ(100,000step)を書き込む場合

モニタ

- 本体情報モニタ
- RS-485ステータスモニタ
- 通信エラーモニタ
- 通信実行履歴モニタ**
- リモートI/Oモニタ
- リモートI/Oモニタ(制御)
- リモートレジスタモニタ
- アラームモニタ
- インフォメーションモニタ

新規1\* | NETC CC-Link Ver.2対応 - 通信実行履歴モニタ

通信実行履歴モニタを開始する  •4□または5□は命令選択方式のコマンド実行  
•6□または7□は命令固定方式の "

No.	コード(Hex)	サブコード(Hex)	号機(Hex)	コマンド(Hex)	データ	BOOTからの経過時間
No.1	40	10	00	1200	100000	00h04m45.791s
No.2	40	11	00	1200	100000	00h04m32.042s
No.3	03	00	NETC	0000	0	00h00m00.563s
No.4	01	00	NETC	0000	0	00h00m00.037s
No.5	00	00	00	0000	0	00h00m00.000s
No.6	00	00	00	0000	0	00h00m00.000s
No.7	00	00	00	0000	0	00h00m00.000s
No.8	00	00	00	0000	0	00h00m00.000s
No.9	00	00	00	0000	0	00h00m00.000s
No.10	00	00	00	0000	0	00h00m00.000s
No.11	00	00	00	0000	0	00h00m00.000s
No.12	00	00	00	0000	0	00h00m00.000s
No.13	00	00	00	0000	0	00h00m00.000s
No.14	00	00	00	0000	0	00h00m00.000s
No.15	00	00	00	0000	0	00h00m00.000s

● サブコード一覧

サブコード	内容
10h	D-REQ、WR-REQ、RD-REQがOFF
11h	D-REQ、WR-REQ、RD-REQがON

命令選択方式の実行内容  
(命令固定方式では無効)

更新      履歴クリア

コマンド実行は「サブコード11h」で実行開始、「サブコード10h」で実行終了します。

その際、要求コードが「4□h(or 5□h)」であれば命令選択方式、「6□h(or 7□h)」であれば命令固定方式です。

各項目の内容と、各要求コードに対応する要求信号は以下表の通りです。

## ■ コマンド実行履歴で確認できる項目

項目	内容
コード	コマンド実行の要求コード
サブコード	当社確認用のサブコード
号機	命令選択方式を実行した号機番号
コマンド	命令選択方式を実行したコマンド
データ	命令選択方式を実行したときのデータ
ブートからの経過時間	電源が投入されてからコマンドが実行されるまでの時間(単位:ms)

## ● サブコード一覧

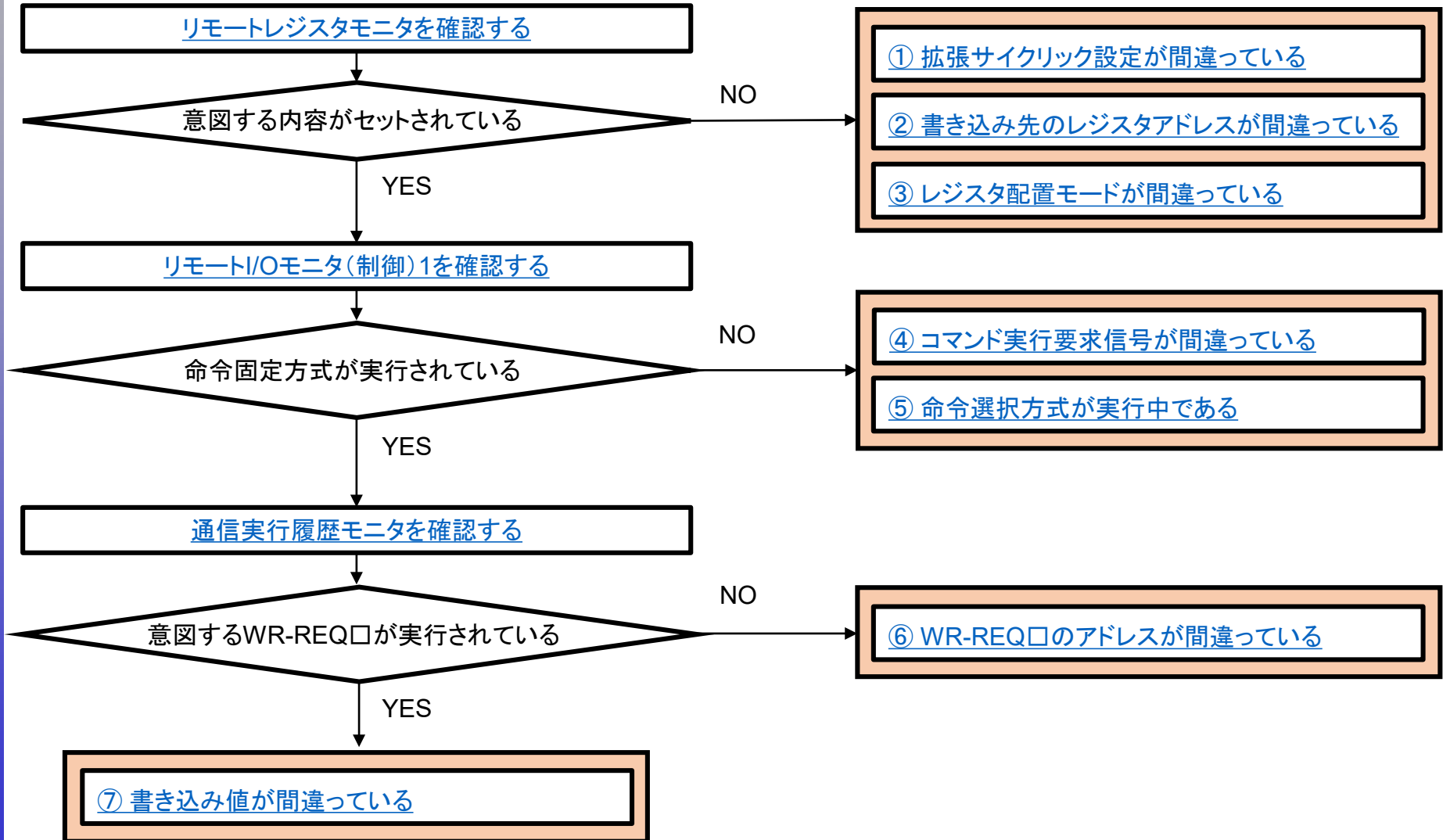
サブコード	内容
10h	D-REQ、WR-REQ、RD-REQがOFF
11h	D-REQ、WR-REQ、RD-REQがON

## ● 要求コードと要求信号の対応一覧

要求コード	対応する要求信号	要求コード	対応する要求信号	要求コード	対応する要求信号
40h	D-REQ0	50h	D-REQ16	60h	WR-REQ0
41h	D-REQ1	51h	D-REQ17	61h	WR-REQ1
42h	D-REQ2	52h	D-REQ18	62h	WR-REQ2
43h	D-REQ3	53h	D-REQ19	63h	WR-REQ3
44h	D-REQ4	54h	D-REQ20	64h	WR-REQ4
45h	D-REQ5	55h	D-REQ21	65h	WR-REQ5
46h	D-REQ6	56h	D-REQ22	66h	WR-REQ6
47h	D-REQ7	57h	D-REQ23	67h	WR-REQ7
48h	D-REQ8	58h	D-REQ24	70h	RD-REQ0
49h	D-REQ9	59h	D-REQ25	71h	RD-REQ1
4Ah	D-REQ10	5Ah	D-REQ26	72h	RD-REQ2
4Bh	D-REQ11	5Bh	D-REQ27	73h	RD-REQ3
4Ch	D-REQ12	5Ch	D-REQ28	74h	RD-REQ4
4Dh	D-REQ13	5Dh	D-REQ29	75h	RD-REQ5
4Eh	D-REQ14	5Eh	D-REQ30	76h	RD-REQ6
4Fh	D-REQ15	5Fh	D-REQ31	77h	RD-REQ7



## データを書き込みできない(命令固定方式)



データを書き込みできない場合、以下の原因が考えられます(命令固定方式)

- ① 拡張サイクリック設定が間違っている
- ② 書き込み先のレジスタアドレスが間違っている
- ③ レジスタ配置モードが間違っている
- ④ コマンド実行要求信号が間違っている
- ⑤ 命令選択方式が実行中である
- ⑥ WR-REQ□のアドレスが間違っている ※□には数字が入ります
- ⑦ 書き込み値が間違っている

# ① 拡張サイクリック設定が間違っている

データを書き込みできない場合、以下の原因が考えられます(命令固定方式)

- ① **拡張サイクリック設定が間違っている**
- ② 書き込み先のレジスタアドレスが間違っている
- ③ レジスタ配置モードが間違っている
- ④ コマンド実行要求信号が間違っている
- ⑤ 命令選択方式が実行中である
- ⑥ WR-REQ□のアドレスが間違っている ※□には数字が入ります
- ⑦ 書き込み値が間違っている

# ① 拡張サイクリック設定が間違っている

拡張サイクリック設定によって使用できるリモートレジスタ数が決まっています。書き込めない場合、コマンド実行領域外に書き込もうとしている可能性があります。想定通りの設定であるかご確認ください。下表はRWw:W1000、RWr:W0から開始した場合で記載しています。

・拡張サイクリック2倍（命令固定方式8ワード）の場合  
 リモートレジスタ領域 **RWw:W1000~W101F**  
 リモートレジスタ領域 **RWr:W0~W1F**

リモートレジスタ0

RWw(マスター→NETC02-CC)			RWr(NETC02-CC→マスター)		
アドレス	内容	対応する信号入力	アドレス	内容	対応する信号入力
W1000	0号機【AZ】未使用	WR-REQ0	W0	0号機【AZ】フィードバック位置(下位)	RD-REQ0
W1001	0号機【AZ】未使用	WR-REQ0	W1	0号機【AZ】フィードバック位置(上位)	RD-REQ0
W1002	0号機【AZ】位置No.0(下位)	WR-REQ0	W2	0号機【AZ】位置No.0(下位)	RD-REQ0
W1003	0号機【AZ】位置No.0(上位)	WR-REQ0	W3	0号機【AZ】位置No.0(上位)	RD-REQ0
W1004	0号機【AZ】速度No.0(下位)	WR-REQ0	W4	0号機【AZ】速度No.0(下位)	RD-REQ0
W1005	0号機【AZ】速度No.0(上位)	WR-REQ0	W5	0号機【AZ】速度No.0(上位)	RD-REQ0
W1006	0号機【AZ】方式No.0(下位)	WR-REQ0	W6	0号機【AZ】方式No.0(下位)	RD-REQ0
W1007	0号機【AZ】方式No.0(上位)	WR-REQ0	W7	0号機【AZ】方式No.0(上位)	RD-REQ0
W1018	3号機【AZ】未使用	WR-REQ1	W18	3号機【AZ】フィードバック位置(下位)	RD-REQ1
W1019	3号機【AZ】未使用	WR-REQ1	W19	3号機【AZ】フィードバック位置(上位)	RD-REQ1
W101A	3号機【AZ】位置No.0(下位)	WR-REQ1	W1A	3号機【AZ】位置No.0(下位)	RD-REQ1
W101B	3号機【AZ】位置No.0(上位)	WR-REQ1	W1B	3号機【AZ】位置No.0(上位)	RD-REQ1
W101C	3号機【AZ】速度No.0(下位)	WR-REQ1	W1C	3号機【AZ】速度No.0(下位)	RD-REQ1
W101D	3号機【AZ】速度No.0(上位)	WR-REQ1	W1D	3号機【AZ】速度No.0(上位)	RD-REQ1
W101E	3号機【AZ】方式No.0(下位)	WR-REQ1	W1E	3号機【AZ】方式No.0(下位)	RD-REQ1
W101F	3号機【AZ】方式No.0(上位)	WR-REQ1	W1F	3号機【AZ】方式No.0(上位)	RD-REQ1

・拡張サイクリック4倍（命令固定方式8ワードの場合）  
 リモートレジスタ領域 **RWw:W1000~W103F**  
 リモートレジスタ領域 **RWr:W0~W3F**

リモートレジスタ0

RWw(マスター→NETC02-CC)			RWr(NETC02-CC→マスター)		
アドレス	内容	対応する信号入力	アドレス	内容	対応する信号入力
W1000	0号機【AZ】未使用	WR-REQ0	W0	0号機【AZ】フィードバック位置(下位)	RD-REQ0
W1001	0号機【AZ】未使用	WR-REQ0	W1	0号機【AZ】フィードバック位置(上位)	RD-REQ0
W1002	0号機【AZ】位置No.0(下位)	WR-REQ0	W2	0号機【AZ】位置No.0(下位)	RD-REQ0
W1003	0号機【AZ】位置No.0(上位)	WR-REQ0	W3	0号機【AZ】位置No.0(上位)	RD-REQ0
W1004	0号機【AZ】速度No.0(下位)	WR-REQ0	W4	0号機【AZ】速度No.0(下位)	RD-REQ0
W1005	0号機【AZ】速度No.0(上位)	WR-REQ0	W5	0号機【AZ】速度No.0(上位)	RD-REQ0
W1006	0号機【AZ】方式No.0(下位)	WR-REQ0	W6	0号機【AZ】方式No.0(下位)	RD-REQ0
W1007	0号機【AZ】方式No.0(上位)	WR-REQ0	W7	0号機【AZ】方式No.0(上位)	RD-REQ0
W1038	7号機【AZ】未使用	WR-REQ3	W38	7号機【AZ】フィードバック位置(下位)	RD-REQ3
W1039	7号機【AZ】未使用	WR-REQ3	W39	7号機【AZ】フィードバック位置(上位)	RD-REQ3
W103A	7号機【AZ】位置No.0(下位)	WR-REQ3	W3A	7号機【AZ】位置No.0(下位)	RD-REQ3
W103B	7号機【AZ】位置No.0(上位)	WR-REQ3	W3B	7号機【AZ】位置No.0(上位)	RD-REQ3
W103C	7号機【AZ】速度No.0(下位)	WR-REQ3	W3C	7号機【AZ】速度No.0(下位)	RD-REQ3
W103D	7号機【AZ】速度No.0(上位)	WR-REQ3	W3D	7号機【AZ】速度No.0(上位)	RD-REQ3
W103E	7号機【AZ】方式No.0(下位)	WR-REQ3	W3E	7号機【AZ】方式No.0(下位)	RD-REQ3
W103F	7号機【AZ】方式No.0(上位)	WR-REQ3	W3F	7号機【AZ】方式No.0(上位)	RD-REQ3

# ① 拡張サイクリック設定が間違っている

拡張サイクリック設定によって使用できるリモートレジスタ数が決まっています。書き込めない場合、コマンド実行領域外に書き込もうとしている可能性があります。想定通りの設定であるかご確認ください。  
下表はRWw:W1000、RWr:W0から開始した場合で記載しています。

・拡張サイクリック8倍（命令固定方式8ワード）の場合

リモートレジスタ領域 RWw:W1000~W107F

リモートレジスタ領域 RWr:W0~W7F

リモートレジスタ0



RWw(マスター-NETC02-CC)			RWr(NETC02-CC→マスター)		
アドレス	内容	対応する信号入力	アドレス	内容	対応する信号入力
W1000	0号機【AZ】未使用	WR-REQ0	W0	0号機【AZ】フィードバック位置(下位)	RD-REQ0
W1001	0号機【AZ】未使用	WR-REQ0	W1	0号機【AZ】フィードバック位置(上位)	RD-REQ0
W1002	0号機【AZ】位置No.0(下位)	WR-REQ0	W2	0号機【AZ】位置No.0(下位)	RD-REQ0
W1003	0号機【AZ】位置No.0(上位)	WR-REQ0	W3	0号機【AZ】位置No.0(上位)	RD-REQ0
W1004	0号機【AZ】速度No.0(下位)	WR-REQ0	W4	0号機【AZ】速度No.0(下位)	RD-REQ0
W1005	0号機【AZ】速度No.0(上位)	WR-REQ0	W5	0号機【AZ】速度No.0(上位)	RD-REQ0
W1006	0号機【AZ】方式No.0(下位)	WR-REQ0	W6	0号機【AZ】方式No.0(下位)	RD-REQ0
W1007	0号機【AZ】方式No.0(上位)	WR-REQ0	W7	0号機【AZ】方式No.0(上位)	RD-REQ0
W1078	15号機【AZ】未使用	WR-REQ7	W78	15号機【AZ】フィードバック位置(下位)	RD-REQ7
W1079	15号機【AZ】未使用	WR-REQ7	W79	15号機【AZ】フィードバック位置(上位)	RD-REQ7
W107A	15号機【AZ】位置No.0(下位)	WR-REQ7	W7A	15号機【AZ】位置No.0(下位)	RD-REQ7
W107B	15号機【AZ】位置No.0(上位)	WR-REQ7	W7B	15号機【AZ】位置No.0(上位)	RD-REQ7
W107C	15号機【AZ】速度No.0(下位)	WR-REQ7	W7C	15号機【AZ】速度No.0(下位)	RD-REQ7
W107D	15号機【AZ】速度No.0(上位)	WR-REQ7	W7D	15号機【AZ】速度No.0(上位)	RD-REQ7
W107E	15号機【AZ】方式No.0(下位)	WR-REQ7	W7E	15号機【AZ】方式No.0(下位)	RD-REQ7
W107F	15号機【AZ】方式No.0(上位)	WR-REQ7	W7F	15号機【AZ】方式No.0(上位)	RD-REQ7

# ① 拡張サイクリック設定が間違っている

拡張サイクリック設定の確認手順を以下に示します。

(確認手順)

- i) サポートソフトMEXE02「本体情報モニタ」で設定内容を確認する
- ii) (設定が異なる場合) NETC02-CCのSWもしくはサポートソフトMEXE02で設定を変更する

i) サポートソフトMEXE02「本体情報モニタ」で設定内容を確認する

本体情報モニタを開始する			
コンバータ基本情報			
ユーザー名称		シリアルNo.	UV41M66502
CPU	A518	Ver.	1.02
PID	5005	SID	0000
電源通電時間	4890 [min]	電源投入回数	394 [回]
BOOTからの経過時間	944651 [ms]		
CC-Link			
バージョン	2	伝送ポレート	10Mbps
局番	1	占有局数	4
拡張サイクリック設定	2倍	レジスタ配置モード	各軸0ワード
受信周期	2.5 [ms]	受信カウンタ	354726 [回]
スイッチ設定			
STATION NO. ×10	0	STATION NO. ×1	1
B-RATE	4	N-AXIS	1
SW2 (No.1:右)	1000		

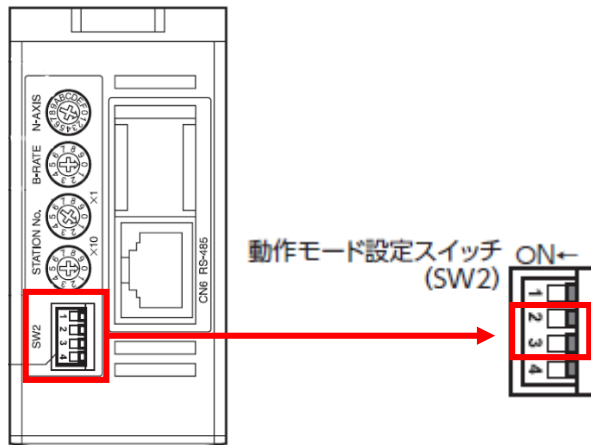
MEXE02\_本体情報モニタ(NETC02-CC)

# ① 拡張サイクリック設定が間違っている

ii) (設定が異なる場合) NETC02-CCのSWもしくはサポートソフトMEXE02で設定を変更する

## ・NETC02-CCのSW2で設定を変更する場合

SW2	内容														
No.1	使用しません。(OFFのままにしておいてください。)														
No.2 No.3	CC-Link通信の拡張サイクリック設定を選択します。 出荷時設定 No.2、No.3ともにOFF(2倍)														
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>No.2</th> <th>No.3</th> <th>拡張サイクリック設定</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>OFF</td> <td>OFF</td> <td>2倍</td> </tr> <tr> <td>ON</td> <td>OFF</td> <td>4倍</td> </tr> <tr> <td>OFF</td> <td>ON</td> <td>8倍</td> </tr> <tr> <td>ON</td> <td>ON</td> <td>使用しません。(設定しないでください。)</td> </tr> </tbody> </table>	No.2	No.3	拡張サイクリック設定	OFF	OFF	2倍	ON	OFF	4倍	OFF	ON	8倍	ON	ON
No.2	No.3	拡張サイクリック設定													
OFF	OFF	2倍													
ON	OFF	4倍													
OFF	ON	8倍													
ON	ON	使用しません。(設定しないでください。)													
No.4	CC-Link通信のリモートレジスタの配置を設定します。コマンドの実行方式が命令固定方式のときに使用します。 OFF:1台あたり4ワードを配置 ON:1台あたり8ワードを配置 出荷時設定 OFF(4ワード)														



## ・サポートソフトMEXE02で設定を変更する場合

「NETC02-CCのスイッチ設定を優先」以外を設定した場合サポートソフトMEXE02の設定が採用されます

<ul style="list-style-type: none"> <li>[-] NETC CC-Link Ver.2対応             <ul style="list-style-type: none"> <li>[-] パラメータ                 <ul style="list-style-type: none"> <li>CC-Link通信</li> <li>RS-485 通信対応製品接続</li> <li>変換機能設定</li> </ul> </li> </ul> </li> </ul>	<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="2">CC-Link通信</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>CC-Link局番</td> <td>NETC02-CCのスイッチ設定を優先</td> </tr> <tr> <td>CC-Link伝送ポーレート</td> <td>NETC02-CCのスイッチ設定を優先</td> </tr> <tr style="border: 2px solid red;"> <td>CC-Link拡張サイクリック設定</td> <td>NETC02-CCのスイッチ設定を優先</td> </tr> </tbody> </table>	CC-Link通信		CC-Link局番	NETC02-CCのスイッチ設定を優先	CC-Link伝送ポーレート	NETC02-CCのスイッチ設定を優先	CC-Link拡張サイクリック設定	NETC02-CCのスイッチ設定を優先
CC-Link通信									
CC-Link局番	NETC02-CCのスイッチ設定を優先								
CC-Link伝送ポーレート	NETC02-CCのスイッチ設定を優先								
CC-Link拡張サイクリック設定	NETC02-CCのスイッチ設定を優先								

## ② 書き込み先のレジスタアドレスが間違っている

データを書き込みできない場合、以下の原因が考えられます(命令固定方式)

- ① 拡張サイクリック設定が間違っている
- ② **書き込み先のレジスタアドレスが間違っている**
- ③ レジスタ配置モードが間違っている
- ④ コマンド実行要求信号が間違っている
- ⑤ 命令選択方式が実行中である
- ⑥ WR-REQ□のアドレスが間違っている ※□には数字が入ります
- ⑦ 書き込み値が間違っている



## ② 書き込み先のレジスタアドレスが間違っている

リモートレジスタモニタにセットされない場合、書き込み先のレジスタアドレスが間違っていることがあります。

(確認手順)

- i) ネットワークコンバータの先頭アドレスを確認
- ii) レジスタアドレスを確認

## ② 書き込み先のレジスタアドレスが間違っている

### i) ネットワークコンバータの先頭アドレスを確認

ネットワークコンバータの先頭アドレスはマスタ局のCC-Link構成設定で決まります。

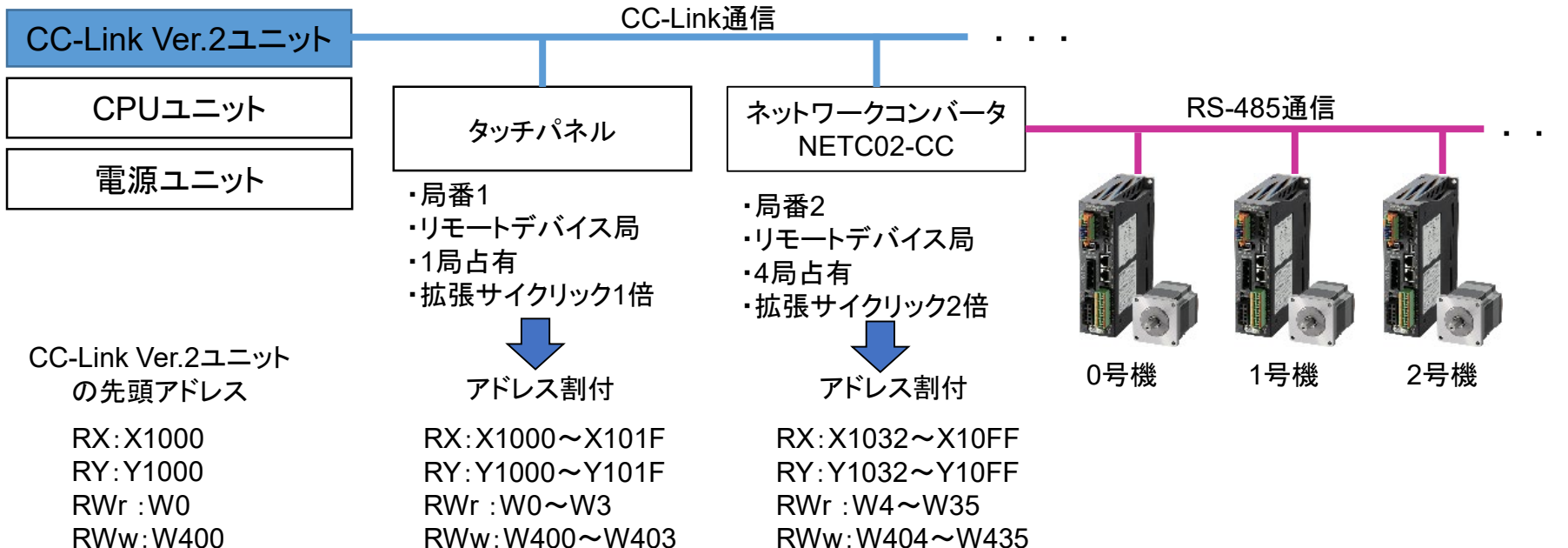
CC-Linkユニットの先頭アドレスとネットワークコンバータのアドレス割付が異なる場合があります。ご注意ください。

スレーブ局では確認できませんので、上位マスタ側でご確認ください。

上位マスタにもよりますが、当社WEBサイトの「CC-Link用アドレス算出ツール」より確認することができます。

### (CC-Link構成例)

以下のように、CC-Linkユニットとネットワークコンバータの先頭アドレスは異なる可能性があります。



## ② 書き込み先のレジスタアドレスが間違っている

ii) レジスタアドレスを確認 (WEBサイト) 1/5

対応するコマンド実行要求信号は当社WEBサイト技術サポートツール - NETC02-CC用アドレス算出で確認可能です。

技術サポートツール - NETC02-CC用アドレス算出ツールの掲載場所

各種情報の入力を行うことでリモートI/Oとリモートレジスタのアドレスが簡単に算出できます。

以下の手順で進んでください。

The screenshot shows the Oriental Motor website interface. At the top, there is a navigation bar with the Oriental Motor logo, a language dropdown set to 'Japan', and links for 'ログイン', 'ユーザー登録', '採用情報', and 'WEBショップ'. A search bar is on the right. Below the navigation bar, there are several menu items: '製品情報', '用途・事例', 'セミナー・技術情報', 'ダウンロード', 'サポート・お問い合わせ', and '企業情報'. The 'サポート・お問い合わせ' menu item is highlighted with a red box and a circled '1'. A blue arrow points down from this menu item to a sub-menu. In the sub-menu, the '立ち上げ時サポート' item is highlighted with a red box and a circled '2'. To the right of this sub-menu, the '使い方ナビ' menu item is highlighted with a red box and a circled '3'. Within the '使い方ナビ' sub-menu, the '技術サポートツール' item is highlighted with a red box.

## ② 書き込み先のレジスタアドレスが間違っている

ii) レジスタアドレスを確認 (WEBサイト) 2/5

### 技術サポートツール - NETC02-CC用アドレス算出ツールの掲載場所

各種情報の入力を行うことでリモートI/Oとリモートレジスタのアドレスが簡単に算出できます。

以下の手順で進んでください。

The screenshot shows the Oriental Motor website navigation. The top header includes the logo, a language dropdown set to 'Japan', and links for 'ログイン', 'ユーザー登録', '採用情報', and 'WEBショップ'. A search bar is on the right. The main navigation menu includes '製品情報', '用途・事例', 'セミナー・技術情報', 'ダウンロード', 'サポート・お問い合わせ', and '企業情報'. The breadcrumb trail is 'ホーム > サポート・お問い合わせ > 技術サポートツール'. The page title is '技術サポートツール'. Below the title, a note states: '設計時に役立つ単位換算や、計算を簡単におこなえます。(ご利用にあたりユーザー登録・ログインは不要です。)' A large blue arrow points down to a section titled '個別製品用サポートツール'. This section contains three buttons: '電子ギヤの計算', 'NETC01-CC用アドレス算出', and 'NETC02-CC用アドレス算出'. The 'NETC02-CC用アドレス算出' button is highlighted with a red box and a circled '4'. Below each button is a brief description of the tool's function.

**技術サポートツール**

設計時に役立つ単位換算や、計算を簡単におこなえます。(ご利用にあたりユーザー登録・ログインは不要です。)

**個別製品用サポートツール**

**④**

電子ギヤの計算 >	NETC01-CC用 アドレス算出 >	NETC02-CC用 アドレス算出 >
-----------	------------------------	------------------------

当社ステッピングモーター、サーボモーター、電動アクチュエータの該当製品について、電子ギヤの計算をおこなえます。

ネットワークコンバータ NETC01-CCとCC-Link通信ユニット（三菱電機株式会社製/株式会社キーエンス製）を組み合わせたときの、リモートI/Oとリモートレジスタのアドレスを算出できます。

ネットワークコンバータ NETC02-CCとCC-Link通信ユニット（三菱電機株式会社製/株式会社キーエンス製）を組み合わせたときの、リモートI/Oとリモートレジスタのアドレスを算出できます。

## ② 書き込み先のレジスタアドレスが間違っている

ii) レジスタアドレスを確認(WEBSAIT) 3/5

### 技術サポートツール - NETC02-CC用アドレス算出の使用例

例) 命令固定方式(8ワード)によって2台のドライバに位置No.0の書き込みを行う場合  
各項目を設定します。

情報の入力

拡張サイクリック設定 2倍 **拡張サイクリック設定**

使用機器選択

0号機	AZシリーズ	<b>使用機器選択(接続号機)</b>
1号機	AZシリーズ	
2号機	未接続	
3号機	未接続	
4号機	未接続	
5号機	未接続	
6号機	未接続	
7号機	未接続	

ネットワークパラメータ設定  
RX、RY、RW<sub>r</sub>、RW<sub>w</sub>はNETC02-CCの先頭アドレスを入力してください。

リモート入力(RX)	X	1000
リモート出力(RY)	Y	1000
リモートレジスタ(RW <sub>r</sub> )	W(リンクレジスタ)	0
リモートレジスタ(RW <sub>w</sub> )	W(リンクレジスタ)	1000
リモートレジスタのコマンド実行方式		命令固定方式(8ワード)

**リモート入出力・レジスタの  
先頭アドレスレジスタ配置モード  
(命令選択/固定)**

## ② 書き込み先のレジスタアドレスが間違っている

ii) レジスタアドレスを確認(WEBSITE) 4/5

### 技術サポートツール - NETC02-CC用アドレス算出の使用例

例) 命令固定方式(8ワード)によって2台のドライバに位置No.0の書き込みを行う場合

WR-REQ0をONすると0、1号機ともに書き込みが開始され、アドレスの数値変更時に都度書き込まれます。

下表はRWw:W1000、RWr:W00から開始した場合で記載しています。

リモートレジスタ0

RWw(マスター→NETC02-CC)			RWr(NETC02-CC→マスター)		
アドレス	内容	対応する信号入力	アドレス	内容	対応する信号入力
W1000	0号機【AZ】未使用	WR-REQ0	W0	0号機【AZ】フィードバック位置(下位)	RD-REQ0
W1001	0号機【AZ】未使用	WR-REQ0	W1	0号機【AZ】フィードバック位置(上位)	RD-REQ0
W1002	0号機【AZ】位置No.0(下位)	WR-REQ0	W2	0号機【AZ】位置No.0(下位)	RD-REQ0
W1003	0号機【AZ】位置No.0(上位)	WR-REQ0	W3	0号機【AZ】位置No.0(上位)	RD-REQ0
W1004	0号機【AZ】速度No.0(下位)	WR-REQ0	W4	0号機【AZ】速度No.0(下位)	RD-REQ0
W1005	0号機【AZ】速度No.0(上位)	WR-REQ0	W5	0号機【AZ】速度No.0(上位)	RD-REQ0
W1006	0号機【AZ】方式No.0(下位)	WR-REQ0	W6	0号機【AZ】方式No.0(下位)	RD-REQ0
W1007	0号機【AZ】方式No.0(上位)	WR-REQ0	W7	0号機【AZ】方式No.0(上位)	RD-REQ0
W1008	1号機【AZ】未使用	WR-REQ0	W8	1号機【AZ】フィードバック位置(下位)	RD-REQ0
W1009	1号機【AZ】未使用	WR-REQ0	W9	1号機【AZ】フィードバック位置(上位)	RD-REQ0
W100A	1号機【AZ】位置No.0(下位)	WR-REQ0	WA	1号機【AZ】位置No.0(下位)	RD-REQ0
W100B	1号機【AZ】位置No.0(上位)	WR-REQ0	WB	1号機【AZ】位置No.0(上位)	RD-REQ0
W100C	1号機【AZ】速度No.0(下位)	WR-REQ0	WC	1号機【AZ】速度No.0(下位)	RD-REQ0
W100D	1号機【AZ】速度No.0(上位)	WR-REQ0	WD	1号機【AZ】速度No.0(上位)	RD-REQ0
W100E	1号機【AZ】方式No.0(下位)	WR-REQ0	WE	1号機【AZ】方式No.0(下位)	RD-REQ0
W100F	1号機【AZ】方式No.0(上位)	WR-REQ0	WF	1号機【AZ】方式No.0(上位)	RD-REQ0

## ② 書き込み先のレジスタアドレスが間違っている

ii) レジスタアドレスを確認(WEBサイト) 5/5

### 技術サポートツール - NETC02-CC用アドレス算出の使用例

コマンド実行要求信号のリモートI/Oアドレスも確認可能です。

下表はRX:X1000、RY:Y1000から開始した場合で記載しています。

Y1090をONすることでWR-REQ0がONします。

コマンドの制御入力1、状態出力1



RY(マスター→NETC02-CC)		RX(NETC02-CC→マスター)	
アドレス	内容	アドレス	内容
Y1090	WR-REQ0(ライト要求)	X1090	WR-DAT0(ライト中)
Y1091	-	X1091	WR-ERR0(ライトエラー)
Y1092	RD-REQ0(リード要求)	X1092	RD-DAT0(リード中)
Y1093	-	X1093	RD-ERR0(リードエラー)
Y1094	WR-REQ1(ライト要求)	X1094	WR-DAT1(ライト中)
Y1095	-	X1095	WR-ERR1(ライトエラー)
Y1096	RD-REQ1(リード要求)	X1096	RD-DAT1(リード中)
Y1097	-	X1097	RD-ERR1(リードエラー)
Y1098	SDT-EXE0(データ転送実行)	X1098	SDT-END(データ転送完了)
Y1099	SDT-EXE1(データ転送実行)	X1099	SDT-ERR(データ転送エラー)
Y109A	SDT-EXE2(データ転送実行)	X109A	SDT-BSY(データ転送中)
Y109B	SDT-EXE3(データ転送実行)	X109B	-
Y109C	SDT-EXE4(データ転送実行)	X109C	-
Y109D	SDT-EXE5(データ転送実行)	X109D	-
Y109E	SDT-EXE6(データ転送実行)	X109E	-
Y109F	SDT-EXE7(データ転送実行)	X109F	-

## ③ レジスタ配置モードが間違っている

データを書き込みできない場合、以下の原因が考えられます(命令固定方式)

- ① 拡張サイクリック設定が間違っている
- ② 書き込み先のレジスタアドレスが間違っている
- ③ レジスタ配置モードが間違っている**
- ④ コマンド実行要求信号が間違っている
- ⑤ 命令選択方式が実行中である
- ⑥ WR-REQ□のアドレスが間違っている ※□には数字が入ります
- ⑦ 書き込み値が間違っている



### ③ レジスタ配置モードが間違っている

レジスタ配置モードによって使用できるリモートレジスタ内容が決まります。意図した設定と異なる場合、設定外の領域を使用している可能性があります。想定通りの設定になっているか確認をお願いします。

レジスタ配置モードの設定によってドライバ1台あたりのワード配置が決まります。設定内容は4ワード配置/8ワード配置/16ワード配置から選択することができます。下表はAZシリーズとの組み合わせ例です。

RWw(マスター→NETC02-CC)			RWr(NETC02-CC→マスター)		
アドレス	内容	命令コード	アドレス	内容	命令コード
RWw+0	未使用	FFFFh	RWr+0	フィードバック位置(下位)*	2066h
RWw+1	未使用	FFFFh	RWr+1	フィードバック位置(上位)*	2066h
RWw+2	位置No.0(下位)	1200h	RWr+2	位置No.0(下位)	0200h
RWw+3	位置No.0(上位)	1200h	RWr+3	位置No.0(上位)	0200h
RWw+4	速度No.0(下位)	1240h	RWr+4	速度No.0(下位)	0240h
RWw+5	速度No.0(上位)	1240h	RWr+5	速度No.0(上位)	0240h
RWw+6	方式No.0(下位)	1300h	RWr+6	方式No.0(下位)	0300h
RWw+7	方式No.0(上位)	1300h	RWr+7	方式No.0(上位)	0300h
RWw+8	起動・変速No.0(下位)	1280h	RWr+8	起動・変速No.0(下位)	0280h
RWw+9	起動・変速No.0(上位)	1280h	RWr+9	起動・変速No.0(上位)	0280h
RWw+10	停止No.0(下位)	1340h	RWr+10	停止No.0(下位)	0340h
RWw+11	停止No.0(上位)	1340h	RWr+11	停止No.0(上位)	0340h
RWw+12	運転電流No.0(下位)	1380h	RWr+12	運転電流No.0(下位)	0380h
RWw+13	運転電流No.0(上位)	1380h	RWr+13	運転電流No.0(上位)	0380h
RWw+14	未使用	FFFFh	RWr+14	トルクモニタ(下位)	206Bh
RWw+15	未使用	FFFFh	RWr+15	トルクモニタ(上位)	206Bh

\* パラメータで変更できます。

### ③ レジスタ配置モードが間違っている

レジスタ配置モードの確認手順を以下に示します。

(確認手順)

- i) サポートソフトMEXE02「本体情報モニタ」で設定内容を確認する
- ii) (設定が異なる場合) NETC02-CCのSWもしくはサポートソフトMEXE02で設定を変更する

i) サポートソフトMEXE02「本体情報モニタ」で設定内容を確認する

MEXE02\_本体情報モニタ(NETC02-CC)

### ③ レジスタ配置モードが間違っている

ii) (設定が異なる場合) NETC02-CCのSWもしくはサポートソフトMEXE02で設定を変更する

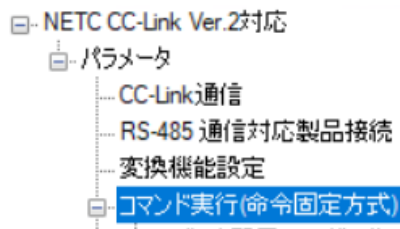
・NETC02-CCのSW2で設定を変更する場合

SW2	内容		
No.1	使用しません。(OFFのままにしておいてください。)		
No.2 No.3	CC-Link通信の拡張サイクリック設定を選択します。		
	出荷時設定 No.2、No.3ともにOFF(2倍)		
	No.2	No.3	拡張サイクリック設定
	OFF	OFF	2倍
	ON	OFF	4倍
OFF	ON	8倍	
ON	ON	使用しません。(設定しないでください。)	
No.4	CC-Link通信のリモートレジスタの配置を設定します。コマンドの実行方式が命令固定方式のときに使用します。		
	OFF:1台あたり4ワードを配置 ON:1台あたり8ワードを配置		
出荷時設定 OFF(4ワード)			



・サポートソフトMEXE02で設定を変更する場合

「NETC02-CCのスイッチ設定を優先」以外を設定した場合サポートソフトMEXE02の設定が採用されます



コマンド実行(命令固定方式)	
レジスタ配置モード	NETC02-CCのスイッチ設定を優先
RD-REQ接点設定	A接点(N.O.)
命令固定方式のモニタ選択(0号機)	自動
命令固定方式のモニタ選択(1号機)	自動

16ワード配置の場合は、サポートソフトMEXE02からのみ設定できます

## ④ コマンド実行要求信号が間違っている

データを書き込みできない場合、以下の原因が考えられます(命令固定方式)

- ① 拡張サイクリック設定が間違っている
- ② 書き込み先のレジスタアドレスが間違っている
- ③ レジスタ配置モードが間違っている
- ④ **コマンド実行要求信号が間違っている**
- ⑤ 命令選択方式が実行中である
- ⑥ WR-REQ□のアドレスが間違っている ※□には数字が入ります
- ⑦ 書き込み値が間違っている

## ④ コマンド実行要求信号が間違っている

命令固定方式のコマンド実行要求信号はWR-REQ□です。※実行中は常時ON  
D-REQ□をONさせた状態では、命令固定方式を実行できません。

コマンド実行要求信号の状態はサポートソフトMEXE02 でモニタ可能です。詳細は次頁をご参照ください。

WR-REQ□のONでデータ書き込みのコマンド実行要求が行われ、  
その応答としてWR-DAT□がONしてコマンド処理が実行中を表します。

※□には数字が入ります。使用するレジスタアドレスによって対応する要求信号の数字が異なります。

また、WR-ERR□がOFFであることも確認してください。

## ④ コマンド実行要求信号が間違っている

サポートソフトMEXE02 リモートI/Oモニタ (制御) ■より、コマンド実行要求信号WR-REQ□とWR-DAT□が正しくONしているか確認ください。またWR-ERR□がOFFであることも確認してください。

信号ONで緑点灯となります。 ※□には0~7、■には1~6の数字が入ります

新規1\* | NETC CC-Link Ver.2対応 - リモートI/Oモニタ (制御) 1

リモートI/Oモニタ(制御)1を開始する

RY (マスタ → NETC02-CC)

RY80 - RY8F		RY90 - RY9F		SDT-EXE0	
<input type="checkbox"/> D-REQ0	<input type="checkbox"/> D-REQ4	<input checked="" type="checkbox"/> WR-REQ0	<input type="checkbox"/> SDT-EXE1	<input type="checkbox"/> SDT-EXE2	<input type="checkbox"/> SDT-EXE3
<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -	<input checked="" type="checkbox"/> RD-REQ0	<input type="checkbox"/> SDT-EXE4	<input type="checkbox"/> SDT-EXE5	<input type="checkbox"/> SDT-EXE6
<input type="checkbox"/> D-REQ1	<input type="checkbox"/> D-REQ5	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> SDT-EXE7		
<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> WR-REQ1			
<input type="checkbox"/> D-REQ2	<input type="checkbox"/> D-REQ6	<input type="checkbox"/> -			
<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> RD-REQ1			
<input type="checkbox"/> D-REQ3	<input type="checkbox"/> D-REQ7	<input type="checkbox"/> -			
<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -			

RYA0 - RYAF      RYB0 - RYBF      RYC0 - RYCF      RYD0 - RYDF

<input type="checkbox"/> RWR-CLR	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -
<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> AXIS-ALMRST	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -
<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> EXT-STOP	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -
<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -
<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -
<input type="checkbox"/> ERR-CLR	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -
<input type="checkbox"/> INFO-CLR	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -
<input type="checkbox"/> ALM-RST	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -

RX (NETC02-CC → マスタ)

RX80 - RX8F		RX90 - RX9F		SDT-END	
<input type="checkbox"/> D-END0	<input type="checkbox"/> D-END4	<input checked="" type="checkbox"/> WR-DAT0	<input type="checkbox"/> SDT-ERR	<input type="checkbox"/> SDT-BSY	
<input type="checkbox"/> D-ERR0	<input type="checkbox"/> D-ERR4	<input type="checkbox"/> WR-ERR0			
<input type="checkbox"/> D-END1	<input type="checkbox"/> D-END5	<input checked="" type="checkbox"/> RD-DAT0			
<input type="checkbox"/> D-ERR1	<input type="checkbox"/> D-ERR5	<input type="checkbox"/> RD-ERR0			
<input type="checkbox"/> D-END2	<input type="checkbox"/> D-END6	<input type="checkbox"/> WR-DAT1			
<input type="checkbox"/> D-ERR2	<input type="checkbox"/> D-ERR6	<input type="checkbox"/> WR-ERR1			
<input type="checkbox"/> D-END3	<input type="checkbox"/> D-END7	<input type="checkbox"/> RD-DAT1			
<input type="checkbox"/> D-ERR3	<input type="checkbox"/> D-ERR7	<input type="checkbox"/> RD-ERR1			

RXA0 - RXAF      RYB0 - RYBF      RYC0 - RYCF      RYD0 - RYDF

<input type="checkbox"/> DREQ-SEL	<input checked="" type="checkbox"/> C-SUC	<input checked="" type="checkbox"/> LINK0	<input type="checkbox"/> LINK8	<input type="checkbox"/> ErrCode0	<input type="checkbox"/> ErrCounter0	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -
<input checked="" type="checkbox"/> RWR/REQ-SEL	<input type="checkbox"/> AXIS-ALM	<input checked="" type="checkbox"/> LINK1	<input type="checkbox"/> LINK9	<input type="checkbox"/> ErrCode1	<input type="checkbox"/> ErrCounter1	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -
<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> EXT-STOP_R	<input type="checkbox"/> LINK2	<input type="checkbox"/> LINK10	<input type="checkbox"/> ErrCode2	<input type="checkbox"/> ErrCounter2	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -
<input type="checkbox"/> CMD-BSY	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> LINK3	<input type="checkbox"/> LINK11	<input type="checkbox"/> ErrCode3	<input type="checkbox"/> ErrCounter3	<input type="checkbox"/> -	<input checked="" type="checkbox"/> CRD
<input type="checkbox"/> SYS-BSY	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> LINK4	<input type="checkbox"/> LINK12	<input type="checkbox"/> ErrCode4	<input type="checkbox"/> ErrCounter4	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -

例. MEXE02\_リモートIOモニタ 制御1 (NETC02-CC)

## ④ コマンド実行要求信号が間違っている

対応するコマンド実行要求信号は当社WEBサイト技術サポートツール - NETC02-CC用アドレス算出で確認可能です。

### 技術サポートツール - NETC02-CC用アドレス算出ツールの掲載場所 1/2

各種情報の入力を行うことでリモートI/Oとリモートレジスタのアドレスが簡単に算出できます。

以下の手順で進んでください。

The screenshot shows the Oriental Motor website interface. At the top, there is a navigation bar with the Oriental Motor logo, a language selector set to 'Japan', and links for 'ログイン', 'ユーザー登録', '採用情報', and 'WEBショップ'. A search button labeled '検索' is also present. Below the navigation bar, there are several menu items: '製品情報', '用途・事例', 'セミナー・技術情報', 'ダウンロード', 'サポート・お問い合わせ', and '企業情報'. The 'サポート・お問い合わせ' menu item is highlighted with a red box and a circled '1'. A blue arrow points down from this menu item to a sub-menu. In the sub-menu, the '立ち上げ時サポート' item is highlighted with a red box and a circled '2'. Within this sub-menu, the '技術サポートツール' item is highlighted with a red box and a circled '3'. Other items in the sub-menu include 'よくあるご質問 (FAQ)', 'お問い合わせ', '購入時サポート', '導入後サポート', '使い方ナビ', '他社製品との組み合わせ', and '輸出該非判定書'.

## ④ コマンド実行要求信号が間違っている

### 技術サポートツール - NETC02-CC用アドレス算出ツールの掲載場所 2/2

各種情報の入力を行うことでリモートI/Oとリモートレジスタのアドレスが簡単に算出できます。

以下の手順で進んでください。

The screenshot shows the Oriental Motor website interface. At the top, there is a navigation bar with the Oriental Motor logo, a language selector set to 'Japan', and links for 'ログイン', 'ユーザー登録', '採用情報', and 'WEBショップ'. Below this is a secondary navigation bar with categories: '製品情報', '用途・事例', 'セミナー・技術情報', 'ダウンロード', 'サポート・お問い合わせ' (which is underlined), and '企業情報'. A breadcrumb trail below the navigation bar reads: 'ホーム > サポート・お問い合わせ > 技術サポートツール'. The main heading is '技術サポートツール'. Below the heading is a sub-heading: '設計時に役立つ単位換算や、計算を簡単におこなえます。(ご利用にあたりユーザー登録・ログインは不要です。)' A large blue arrow points downwards to a section titled '個別製品用サポートツール'. This section contains three buttons: '電子ギヤの計算', 'NETC01-CC用アドレス算出', and 'NETC02-CC用アドレス算出'. The 'NETC02-CC用アドレス算出' button is highlighted with a red border and a red circle containing the number '4'. Below each button is a short description of the tool's function.

製品情報 | 用途・事例 | セミナー・技術情報 | ダウンロード | サポート・お問い合わせ | 企業情報

ホーム > サポート・お問い合わせ > 技術サポートツール

## 技術サポートツール

設計時に役立つ単位換算や、計算を簡単におこなえます。(ご利用にあたりユーザー登録・ログインは不要です。)

### 個別製品用サポートツール

- 電子ギヤの計算 >
- NETC01-CC用アドレス算出 >
- NETC02-CC用アドレス算出 >**

当社ステッピングモーター、サーボモーター、電動アクチュエータの該当製品について、電子ギヤの計算をおこなえます。

ネットワークコンバータ NETC01-CCとCC-Link通信ユニット（三菱電機株式会社製／株式会社キーエンス製）を組み合わせたときの、リモートI/Oとリモートレジスタのアドレスを算出できます。

ネットワークコンバータ NETC02-CCとCC-Link通信ユニット（三菱電機株式会社製／株式会社キーエンス製）を組み合わせたときの、リモートI/Oとリモートレジスタのアドレスを算出できます。



## ④ コマンド実行要求信号が間違っている

### 技術サポートツール - NETC02-CC用アドレス算出の使用例 1/3

例) 命令固定方式(8ワード)によって2台のドライバに位置No.0の書き込みを行う場合  
各項目を設定します。

#### 情報の入力

拡張サイクリック設定 ⓘ

2倍 ▼

拡張サイクリック設定

使用機器選択

0号機

AZシリーズ ▼

使用機器選択(接続号機)

1号機

AZシリーズ ▼

2号機

未接続 ▼

3号機

未接続 ▼

4号機

未接続 ▼

5号機

未接続 ▼

6号機

未接続 ▼

7号機

未接続 ▼

ネットワークパラメータ設定

RX、RY、RW<sub>r</sub>、RW<sub>w</sub>はNETC02-CCの先頭アドレスを入力してください。

リモート入力(RX)

X

1000

リモート出力(RY)

Y

1000

リモートレジスタ(RW<sub>r</sub>)

W(リンクレジスタ) ▼

0

リモートレジスタ(RW<sub>w</sub>)

W(リンクレジスタ) ▼

1000

リモートレジスタのコマンド実行方式 ⓘ

命令固定方式(8ワード) ▼

リモート入出力・レジスタの

先頭アドレスレジスタ配置モード

(命令選択/固定)

## ④ コマンド実行要求信号が間違っている

### 技術サポートツール - NETC02-CC用アドレス算出の使用例 2/3

例) 命令固定方式(8ワード)によって2台のドライバに位置No.0の書き込みを行う場合

WR-REQ0をONすると0、1号機ともに書き込みが開始され、アドレスの数値変更時に都度書き込まれます。

下表はRWw:W1000、RWr:W00から開始した場合で記載しています。

リモートレジスタ0

RWw(マスター→NETC02-CC)			RWr(NETC02-CC→マスター)		
アドレス	内容	対応する信号入力	アドレス	内容	対応する信号入力
W1000	0号機【AZ】未使用	WR-REQ0	W0	0号機【AZ】フィードバック位置(下位)	RD-REQ0
W1001	0号機【AZ】未使用	WR-REQ0	W1	0号機【AZ】フィードバック位置(上位)	RD-REQ0
W1002	0号機【AZ】位置No.0(下位)	WR-REQ0	W2	0号機【AZ】位置No.0(下位)	RD-REQ0
W1003	0号機【AZ】位置No.0(上位)	WR-REQ0	W3	0号機【AZ】位置No.0(上位)	RD-REQ0
W1004	0号機【AZ】速度No.0(下位)	WR-REQ0	W4	0号機【AZ】速度No.0(下位)	RD-REQ0
W1005	0号機【AZ】速度No.0(上位)	WR-REQ0	W5	0号機【AZ】速度No.0(上位)	RD-REQ0
W1006	0号機【AZ】方式No.0(下位)	WR-REQ0	W6	0号機【AZ】方式No.0(下位)	RD-REQ0
W1007	0号機【AZ】方式No.0(上位)	WR-REQ0	W7	0号機【AZ】方式No.0(上位)	RD-REQ0
W1008	1号機【AZ】未使用	WR-REQ0	W8	1号機【AZ】フィードバック位置(下位)	RD-REQ0
W1009	1号機【AZ】未使用	WR-REQ0	W9	1号機【AZ】フィードバック位置(上位)	RD-REQ0
W100A	1号機【AZ】位置No.0(下位)	WR-REQ0	WA	1号機【AZ】位置No.0(下位)	RD-REQ0
W100B	1号機【AZ】位置No.0(上位)	WR-REQ0	WB	1号機【AZ】位置No.0(上位)	RD-REQ0
W100C	1号機【AZ】速度No.0(下位)	WR-REQ0	WC	1号機【AZ】速度No.0(下位)	RD-REQ0
W100D	1号機【AZ】速度No.0(上位)	WR-REQ0	WD	1号機【AZ】速度No.0(上位)	RD-REQ0
W100E	1号機【AZ】方式No.0(下位)	WR-REQ0	WE	1号機【AZ】方式No.0(下位)	RD-REQ0
W100F	1号機【AZ】方式No.0(上位)	WR-REQ0	WF	1号機【AZ】方式No.0(上位)	RD-REQ0

## ④ コマンド実行要求信号が間違っている

### 技術サポートツール - NETC02-CC用アドレス算出の使用例 3/3

コマンド実行要求信号のリモートI/Oアドレスも確認可能です。

下表はRX:X1000、RY:Y1000から開始した場合で記載しています。

Y1090をONすることでWR-REQ0がONします。

コマンドの制御入力1、状態出力1



RY(マスター→NETC02-CC)		RX(NETC02-CC→マスター)	
アドレス	内容	アドレス	内容
Y1090	WR-REQ0(ライト要求)	X1090	WR-DAT0(ライト中)
Y1091	-	X1091	WR-ERR0(ライトエラー)
Y1092	RD-REQ0(リード要求)	X1092	RD-DAT0(リード中)
Y1093	-	X1093	RD-ERR0(リードエラー)
Y1094	WR-REQ1(ライト要求)	X1094	WR-DAT1(ライト中)
Y1095	-	X1095	WR-ERR1(ライトエラー)
Y1096	RD-REQ1(リード要求)	X1096	RD-DAT1(リード中)
Y1097	-	X1097	RD-ERR1(リードエラー)
Y1098	SDT-EXE0(データ転送実行)	X1098	SDT-END(データ転送完了)
Y1099	SDT-EXE1(データ転送実行)	X1099	SDT-ERR(データ転送エラー)
Y109A	SDT-EXE2(データ転送実行)	X109A	SDT-BSY(データ転送中)
Y109B	SDT-EXE3(データ転送実行)	X109B	-
Y109C	SDT-EXE4(データ転送実行)	X109C	-
Y109D	SDT-EXE5(データ転送実行)	X109D	-
Y109E	SDT-EXE6(データ転送実行)	X109E	-
Y109F	SDT-EXE7(データ転送実行)	X109F	-

## ⑤ 命令選択方式が実行中である

データを書き込みできない場合、以下の原因が考えられます(命令固定方式)

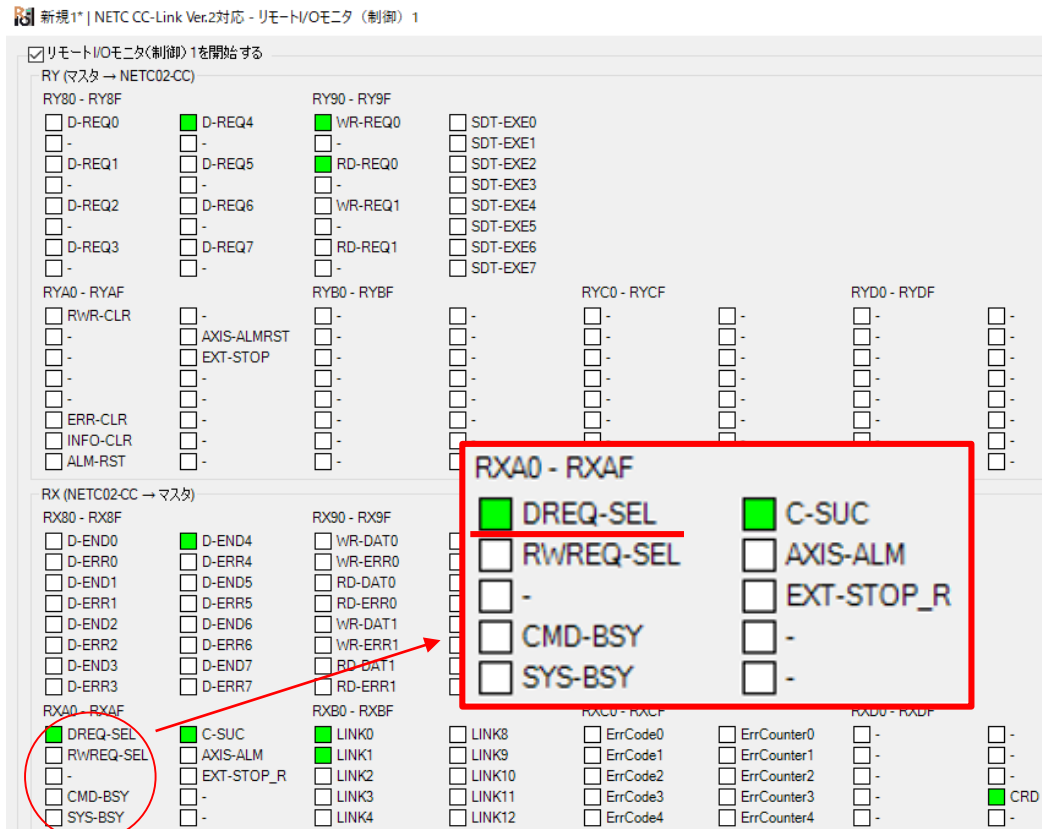
- ① 拡張サイクリック設定が間違っている
- ② 書き込み先のレジスタアドレスが間違っている
- ③ レジスタ配置モードが間違っている
- ④ コマンド実行要求信号が間違っている
- ⑤ **命令選択方式が実行中である**
- ⑥ WR-REQ□のアドレスが間違っている ※□には数字が入ります
- ⑦ 書き込み値が間違っている

# ⑤ 命令選択方式が実行中である

命令選択方式が実行中の場合、命令固定方式は実行できません。以下の手順で確認ください。

(確認手順)

- i) サポートソフトMEXE02 リモートI/Oモニタ(制御)1でDREQ-SELがON(緑点灯)していないか
  - ii) DREQ-SELがONの場合、全てのD-REQ口をOFFにして命令選択方式での実行を終了する
- ※口には数字が入ります



MEXE02\_リモートI/Oモニタ(制御)1 (NETC02-CC)

## ⑥ WR-REQ□のアドレスが間違っている

データを書き込みできない場合、以下の原因が考えられます(命令固定方式)

- ① 拡張サイクリック設定が間違っている
- ② 書き込み先のレジスタアドレスが間違っている
- ③ レジスタ配置モードが間違っている
- ④ コマンド実行要求信号が間違っている
- ⑤ 命令選択方式が実行中である
- ⑥ **WR-REQ□のアドレスが間違っている** ※□には数字が入ります
- ⑦ 書き込み値が間違っている

## ⑥ WR-REQ□のアドレスが間違っている

通信実行履歴モニタで対応するWR-REQ□がONしない場合、

WR-REQ□のアドレスが間違っている可能性があります。(□には0～7の数値が入ります)

(確認手順)

- i) リモートレジスタモニタより、対応するWR-REQ□を確認
- ii) ネットワークコンバータの先頭アドレスを確認
- iii) 対応するWR-REQ□のアドレスを確認

## ⑥ WR-REQ口のアドレスが間違っている

i) リモートレジスタモニタより、対応するWR-REQ口を確認 ※口には0~7の数字が入ります

サポートソフト(MEXE02)のリモートレジスタモニタよりデータがセットされたNo.を確認します。

リモートレジスタモニタ1 RWrを開始する

レジスタ配置モード

各軸ワードの配置

RWr(NETC02-CC→マスタ)

No.	Axis(Hex)	Model	Address	Hex(16bit)	Dec(16bit)	Dec(32bit)	内容
0	00	AZD-*	Rwr00	0E10 h	3600		フィードバック位置
1	00	AZD-*	Rwr01	0000 h	0	3600	フィードバック位置
2	00	AZD-*	Rwr02	1388 h	5000		位置No.0 (互換用)
3	00	AZD-*	Rwr03	0000 h	0	5000	位置No.0 (互換用)
4	00	AZD-*	Rwr04	FC18 h	-1000		速度No.0 (互換用)
5	00	AZD-*	Rwr05	FFFF h	-1	-1000	速度No.0 (互換用)
6	00	AZD-*	Rwr06	0001 h	1		方式No.0 (互換用)
7	00	AZD-*	Rwr07	0000 h	0	1	方式No.0 (互換用)
8	01	AZD-*	Rwr08	52F0 h	21232		フィードバック位置
9	01	AZD-*	Rwr09	FFFF h	-1	-44304	フィードバック位置
10	01	AZD-*	Rwr0A	0000 h	0		位置No.0 (互換用)
11	01	AZD-*	Rwr0B	0000 h	0	0	位置No.0 (互換用)
12	01	AZD-*	Rwr0C	0000 h	0		速度No.0 (互換用)
13	01	AZD-*	Rwr0D	0000 h	0	0	速度No.0 (互換用)
14	01	AZD-*	Rwr0E	0000 h	0		方式No.0 (互換用)
15	01	AZD-*	Rwr0F	0000 h	0	0	方式No.0 (互換用)

No.0~15までは  
WR-REQ0が対応

以下表より、No.ごとに対応するWR-REQ口を確認します。

No.	対応するRW-REQ	アドレス	No.	対応するRW-REQ	アドレス
0 ~ 15	WR-REQ0	RWw00 ~ RWw0F	64 ~ 79	WR-REQ4	RWw40 ~ RWw4F
16 ~ 31	WR-REQ1	RWw10 ~ RWw1F	80 ~ 95	WR-REQ5	RWw50 ~ RWw5F
32 ~ 47	WR-REQ2	RWw20 ~ RWw2F	96 ~ 111	WR-REQ6	RWw60 ~ RWw6F
48 ~ 63	WR-REQ3	RWw30 ~ RWw3F	112 ~ 127	WR-REQ7	RWw70 ~ RWw7F



## ⑥ WR-REQ□のアドレスが間違っている

### ii) ネットワークコンバータの先頭アドレスを確認

ネットワークコンバータの先頭アドレスはマスタ局のCC-Link構成設定で決まります。

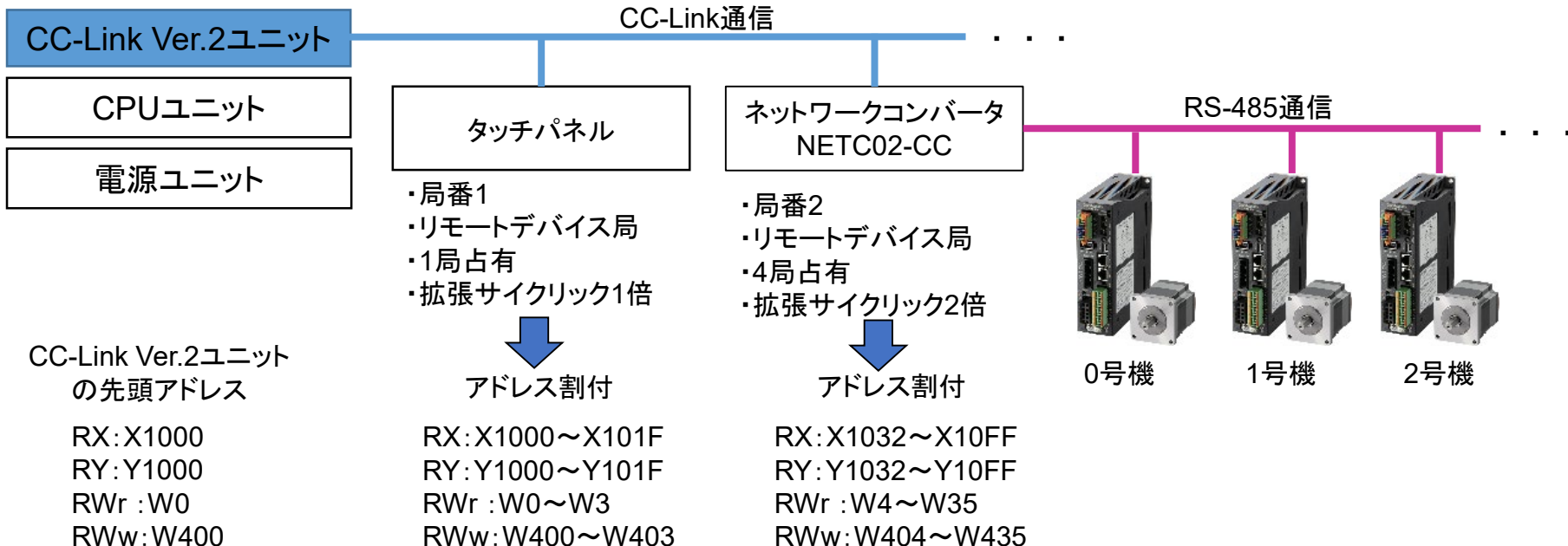
CC-Linkユニットの先頭アドレスとネットワークコンバータのアドレス割付が異なる場合があります。ご注意ください。

スレーブ局では確認できませんので、上位マスタ側でご確認ください。

上位マスタにもよりますが、当社WEBサイトの「CC-Link用アドレス算出ツール」より確認することができます。

### (CC-Link構成例)

以下のように、CC-Linkユニットとネットワークコンバータの先頭アドレスは異なる可能性があります。



## ⑥ WR-REQ□のアドレスが間違っている

iii) 対応するWR-REQ□のアドレスを確認(WEBSAIT) 1/5

対応するコマンド実行要求信号は当社WEBサイト技術サポートツール - NETC02-CC用アドレス算出で確認可能です。

技術サポートツール - NETC02-CC用アドレス算出ツールの掲載場所

各種情報の入力を行うことでリモートI/Oとリモートレジスタのアドレスが簡単に算出できます。

以下の手順で進んでください。

The screenshot shows the Oriental Motor website interface. At the top, there is a navigation bar with the Oriental Motor logo, a language dropdown set to 'Japan', and links for 'ログイン', 'ユーザー登録', '採用情報', and 'WEBショップ'. A search bar is on the right. Below the navigation bar, a horizontal menu contains '製品情報', '用途・事例', 'セミナー・技術情報', 'ダウンロード', 'サポート・お問い合わせ', and '企業情報'. A red box highlights 'サポート・お問い合わせ' with a circled '1' next to it. A blue arrow points down from 'サポート・お問い合わせ' to a dropdown menu. This dropdown menu is titled 'サポート・お問い合わせ' and contains several options: 'よくあるご質問 (FAQ)', 'お問い合わせ', '購入時サポート', '立ち上げ時サポート', and '導入後サポート'. A red box highlights '立ち上げ時サポート' with a circled '2' next to it. Another dropdown menu is open from '立ち上げ時サポート', showing options: '使い方ナビ', '技術サポートツール', '他社製品との組み合わせ', and '輸出該非判定書'. A red box highlights '技術サポートツール' with a circled '3' next to it.

## ⑥ WR-REQ□のアドレスが間違っている

iii) 対応するWR-REQ□のアドレスを確認(WEBサイト) 2/5

### 技術サポートツール - NETC02-CC用アドレス算出ツールの掲載場所

各種情報の入力を行うことでリモートI/Oとリモートレジスタのアドレスが簡単に算出できます。

以下の手順で進んでください。

**Orientalmotor** | Japan | ログイン | ユーザー登録 | 採用情報 | WEBショップ | 検索

製品情報 | 用途・事例 | セミナー・技術情報 | ダウンロード | サポート・お問い合わせ | 企業情報

🏠 > サポート・お問い合わせ > 技術サポートツール

## 技術サポートツール

設計時に役立つ単位換算や、計算を簡単におこなえます。(ご利用にあたりユーザー登録・ログインは不要です。)

### 個別製品用サポートツール

④

電子ギヤの計算 >	NETC01-CC用 アドレス算出 >	NETC02-CC用 アドレス算出 >
当社ステッピングモーター、サーボモーター、電動アクチュエータの該当製品について、電子ギヤの計算をおこなえます。	ネットワークコンバータ NETC01-CCとCC-Link通信ユニット（三菱電機株式会社製/株式会社キーエンス製）を組み合わせたときの、リモートI/Oとリモートレジスタのアドレスを算出できます。	ネットワークコンバータ NETC02-CCとCC-Link通信ユニット（三菱電機株式会社製/株式会社キーエンス製）を組み合わせたときの、リモートI/Oとリモートレジスタのアドレスを算出できます。

## ⑥ WR-REQ口のアドレスが間違っている

iii) 対応するWR-REQ口のアドレスを確認(WEBサイト) 3/5

### 技術サポートツール - NETC02-CC用アドレス算出の使用例

例.三菱電機製CC-Link通信ユニットと組み合わせで、命令固定方式(8ワード)によって2台のドライバの  
検出位置(フィードバック位置)モニタを行う場合

情報の入力

拡張サイクリック設定 2倍 **拡張サイクリック設定**

使用機器選択

0号機	AZシリーズ	<b>使用機器選択(接続号機)</b>
1号機	AZシリーズ	
2号機	未接続	
3号機	未接続	
4号機	未接続	
5号機	未接続	
6号機	未接続	
7号機	未接続	

ネットワークパラメータ設定

RX、RY、RW<sub>r</sub>、RW<sub>w</sub>はNETC02-CCの先頭アドレスを入力してください。

リモート入力(RX)	X	1000
リモート出力(RY)	Y	1000
リモートレジスタ(RW <sub>r</sub> )	W(リンクレジスタ)	0
リモートレジスタ(RW <sub>w</sub> )	W(リンクレジスタ)	1000
リモートレジスタのコマンド実行方式	命令固定方式(8ワード)	

**リモート入出力・レジスタの  
先頭アドレスレジスタ配置モード  
(命令選択/固定)**

## ⑥ WR-REQ□のアドレスが間違っている

iii) 対応するWR-REQ□のアドレスを確認(WEBSAIT) 4/5

### 技術サポートツール - NETC02-CC用アドレス算出の使用例

例) 命令固定方式(8ワード)によって2台のドライバに位置No.0の書き込みを行う場合

WR-REQ0をONすると0、1号機ともに書き込みが開始され、アドレスの数値変更時に都度書き込まれます。

下表はRWw:W1000、RWr:W00から開始した場合で記載しています。

リモートレジスタ0

RWw(マスター→NETC02-CC)			RWr(NETC02-CC→マスター)		
アドレス	内容	対応する信号入力	アドレス	内容	対応する信号入力
W1000	0号機【AZ】未使用	WR-REQ0	W0	0号機【AZ】フィードバック位置(下位)	RD-REQ0
W1001	0号機【AZ】未使用	WR-REQ0	W1	0号機【AZ】フィードバック位置(上位)	RD-REQ0
W1002	0号機【AZ】位置No.0(下位)	WR-REQ0	W2	0号機【AZ】位置No.0(下位)	RD-REQ0
W1003	0号機【AZ】位置No.0(上位)	WR-REQ0	W3	0号機【AZ】位置No.0(上位)	RD-REQ0
W1004	0号機【AZ】速度No.0(下位)	WR-REQ0	W4	0号機【AZ】速度No.0(下位)	RD-REQ0
W1005	0号機【AZ】速度No.0(上位)	WR-REQ0	W5	0号機【AZ】速度No.0(上位)	RD-REQ0
W1006	0号機【AZ】方式No.0(下位)	WR-REQ0	W6	0号機【AZ】方式No.0(下位)	RD-REQ0
W1007	0号機【AZ】方式No.0(上位)	WR-REQ0	W7	0号機【AZ】方式No.0(上位)	RD-REQ0
W1008	1号機【AZ】未使用	WR-REQ0	W8	1号機【AZ】フィードバック位置(下位)	RD-REQ0
W1009	1号機【AZ】未使用	WR-REQ0	W9	1号機【AZ】フィードバック位置(上位)	RD-REQ0
W100A	1号機【AZ】位置No.0(下位)	WR-REQ0	WA	1号機【AZ】位置No.0(下位)	RD-REQ0
W100B	1号機【AZ】位置No.0(上位)	WR-REQ0	WB	1号機【AZ】位置No.0(上位)	RD-REQ0
W100C	1号機【AZ】速度No.0(下位)	WR-REQ0	WC	1号機【AZ】速度No.0(下位)	RD-REQ0
W100D	1号機【AZ】速度No.0(上位)	WR-REQ0	WD	1号機【AZ】速度No.0(上位)	RD-REQ0
W100E	1号機【AZ】方式No.0(下位)	WR-REQ0	WE	1号機【AZ】方式No.0(下位)	RD-REQ0
W100F	1号機【AZ】方式No.0(上位)	WR-REQ0	WF	1号機【AZ】方式No.0(上位)	RD-REQ0

## ⑥ WR-REQ□のアドレスが間違っている

iii) 対応するWR-REQ□のアドレスを確認(WEBサイト) 5/5

### 技術サポートツール - NETC02-CC用アドレス算出の使用例

コマンド実行要求信号のリモートI/Oアドレスも確認可能です。

下表はRX:X1000、RY:Y1000から開始した場合で記載しています。

Y1090をONすることでWR-REQ0がONします。

コマンドの制御入力1、状態出力1



RY(マスター→NETC02-CC)		RX(NETC02-CC→マスター)	
アドレス	内容	アドレス	内容
Y1090	WR-REQ0(ライト要求)	X1090	WR-DAT0(ライト中)
Y1091	-	X1091	WR-ERR0(ライトエラー)
Y1092	RD-REQ0(リード要求)	X1092	RD-DAT0(リード中)
Y1093	-	X1093	RD-ERR0(リードエラー)
Y1094	WR-REQ1(ライト要求)	X1094	WR-DAT1(ライト中)
Y1095	-	X1095	WR-ERR1(ライトエラー)
Y1096	RD-REQ1(リード要求)	X1096	RD-DAT1(リード中)
Y1097	-	X1097	RD-ERR1(リードエラー)
Y1098	SDT-EXE0(データ転送実行)	X1098	SDT-END(データ転送完了)
Y1099	SDT-EXE1(データ転送実行)	X1099	SDT-ERR(データ転送エラー)
Y109A	SDT-EXE2(データ転送実行)	X109A	SDT-BSY(データ転送中)
Y109B	SDT-EXE3(データ転送実行)	X109B	-
Y109C	SDT-EXE4(データ転送実行)	X109C	-
Y109D	SDT-EXE5(データ転送実行)	X109D	-
Y109E	SDT-EXE6(データ転送実行)	X109E	-
Y109F	SDT-EXE7(データ転送実行)	X109F	-

## ⑦ 書き込み値が間違っている

データを書き込みできない場合、以下の原因が考えられます(命令固定方式)

- ① 拡張サイクリック設定が間違っている
- ② 書き込み先のレジスタアドレスが間違っている
- ③ レジスタ配置モードが間違っている
- ④ コマンド実行要求信号が間違っている
- ⑤ 命令選択方式が実行中である
- ⑥ WR-REQ□のアドレスが間違っている ※□には数字が入ります
- ⑦ **書き込み値が間違っている**

## ⑦ 書き込み値が間違っている

コマンドが実行されているにもかかわらず書き込みできない場合、書き込み値が間違っていることがあります。

(確認手順)

- i) リモートレジスタモニタでコマンド内容を確認
- ii) 通信エラーモニタを確認



## ⑦ 書き込み値が間違っている

i) リモートレジスタモニタでコマンド内容を確認

サポートソフト(MEXE02)のリモートレジスタモニタより、号機番号・データ・内容が問題ないか確認します。

例) 命令固定方式(8ワード配置)で0号機(AZシリーズ)に

「位置No.0:5000」「速度No.0:-1000」「方式No.0:1」をWR-REQ0で書き込み

リモートレジスタモニタ1 RWw を開始する

レジスタ配置モード

各軸8ワードの配置

RWw(マスター→NETC02-CC)

No.	Axis(Hex)	Model	Address	Hex(16bit)	Dec(16bit)	Dec(32bit)	内容
0	00	AZD-*	RWw00	0000 h	0		未使用
1	00	AZD-*	RWw01	0000 h	0	0	未使用
2	00	AZD-*	RWw02	1388 h	5000		位置No.0 (互換用)
3	00	AZD-*	RWw03	0000 h	0	5000	位置No.0 (互換用)
4	00	AZD-*	RWw04	FC18 h	-1000		速度No.0 (互換用)
5	00	AZD-*	RWw05	FFFF h	1	-1000	速度No.0 (互換用)
6	00	AZD-*	RWw06	0001 h	1		方式No.0 (互換用)
7	00	AZD-*	RWw07	0000 h	0	1	方式No.0 (互換用)
8	01	AZD-*	RWw08	0000 h	0		未使用
9	01	AZD-*	RWw09	0000 h	0	0	未使用
10	01	AZD-*	RWw0A	0000 h	0		位置No.0 (互換用)
11	01	AZD-*	RWw0B	0000 h	0	0	位置No.0 (互換用)
12	01	AZD-*	RWw0C	0000 h	0		速度No.0 (互換用)
13	01	AZD-*	RWw0D	0000 h	0	0	速度No.0 (互換用)
14	01	AZD-*	RWw0E	0000 h	0		方式No.0 (互換用)
15	01	AZD-*	RWw0F	0000 h	0	0	方式No.0 (互換用)

## ⑦ 書き込み値が間違っている

### ii) 通信エラーモニタを確認 1/2

サポートソフトMEXE02の通信エラーモニタより、通信エラー有無や内容を確認します。

例) 0号機(AZシリーズ)の16ワード配置で、起動・変速レートと停止レートに設定範囲外の“0”を書き込んだ場合

新規1\* | NETC CC-Link Ver.2対応 - 通信エラーモニタ

通信エラーモニタを開始する

通信エラー履歴

	コード(Hex)	通信エラーメッセージ	サブコード(Hex)	サブコードのメッセージ	号機(Hex)	コマンド
No.1	8D	コマンド実行不可	03	85 通信対応製品の実行:	00	
No.2	8D	コマンド実行不可	03	85 通信対応製品の実行:	00	
No.3	00	通信エラーなし	00		00	
No.4	00	通信エラーなし	00		00	
No.9	00	通信エラーなし	00		00	
No.10	00	通信エラーなし	00		00	

原因  
コマンド実行できない状態でした。要求されたコマンドに対してRS-485通信対応製品がエラーを返しました。  
RS-485通信対応製品で実行不可応答

処置  
号機、コマンド、データの設定値を確認してください。  
RS-485対応製品との接続、RS-485対応製品のエラー履歴を確認してください。

更新 履歴クリア

モニタ開始時または更新ボタンで更新されます。  
※ 電源遮断または履歴クリアボタンで消去されます

通信エラー履歴

	コード(Hex)	通信エラーメッセージ	サブコード(Hex)	サブコードのメッセージ	号機(Hex)	コマンド(Hex)	データ	BOOTからの経過時間
No.1	8D	コマンド実行不可	03	85 通信対応製品の実行:	00	1340	0	01h37m59.961s
No.2	8D	コマンド実行不可	03	85 通信対応製品の実行:	00	1300	0	01h37m59.959s
No.3	00	通信エラーなし	00		00	0000	0	00h00m00.000s

## ⑦ 書き込み値が間違っている

### ii) 通信エラーモニタを確認 2/2

通信エラーが発生している場合、各内容に応じて対処します。

#### ● 通信エラー履歴で確認できる項目

項目	内容
コード	通信エラーコード
サブコード	下表をご覧ください。
号機	通信エラーが発生した号機番号
コマンド	通信エラーが発生したコマンド
データ	通信エラーが発生したデータ
ブートからの経過時間	電源が投入されてから通信エラーが発生するまでの時間(単位:ms)

#### ● サブコード一覧

通信エラーコード	種類	サブコード	内容
84h	RS-485通信異常	01h	フレーム異常
		02h	BCC異常
		03h	未対応のフレーム
		04h	未対応のフレーム
85h	RS-485通信タイムアウト	01h	フレーム未受信
88h	コマンド未定義	01h	命令選択方式のコマンド不正
		02h	命令固定方式のRD-REQのコマンド不正
		03h	命令固定方式のWR-REQのコマンド不正
		04h	データ転送機能のコマンド不正
8Ch	設定範囲外	01h	命令選択方式の号機範囲エラー
		02h	命令選択方式の号機接続エラー
8Dh	コマンド実行不可	01h	号機接続異常
		02h	フレーム異常
		03h	RS-485通信対応製品の実行失敗※ ← 例) 設定範囲外(加減速レートに0など)
		08h	読み込みデータ不一致
		09h	データ転送の停止要求

※ MEXE02などでRS-485通信対応製品の通信エラー履歴をモニタすると、具体的な内容を確認できます。

## お問い合わせ窓口

### お客様ご相談センター

モーターの使い方や選び方、納期、価格、ご注文など何でもお気軽にお問い合わせください。

受付時間 平日 9:00～19:00（土日祝日・その他当社規定による休日を除く）

TEL **0120-925-410** FAX **0120-925-601**

オリエンタルモーター株式会社 <https://www.orientalmotor.co.jp/ja>