

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。

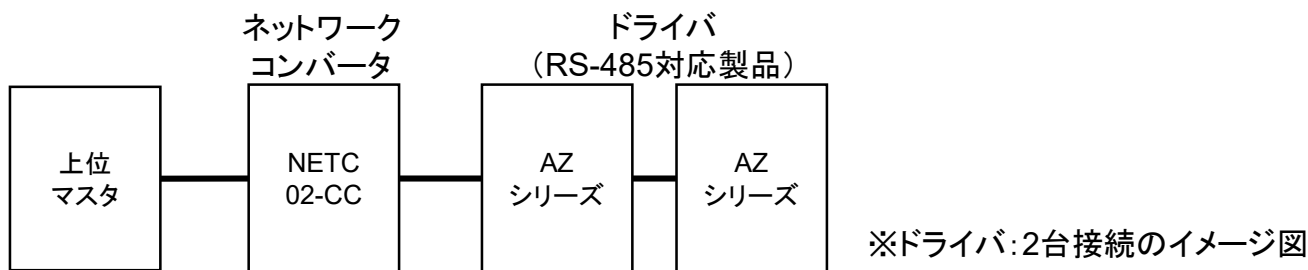
以下症状のトラブルシューティングについて記載しています。

## ■ 症状

- ・入出力信号がONしない

## ■ 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、AZシリーズ(RS-485対応製品)の運転データを読み出します。

## ● サポートソフトMEXE02 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。

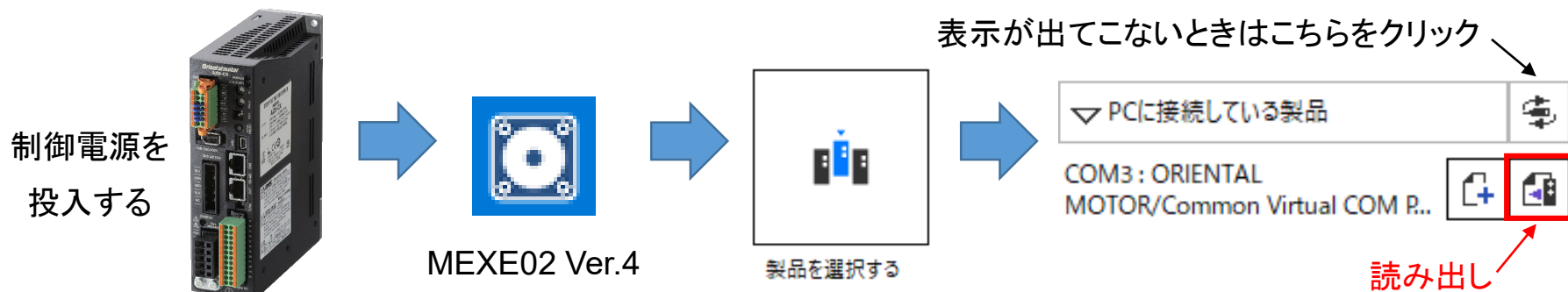
TOPページ>ダウンロード>ソフトウェア>サポートソフト MEXE02

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。

## ● 用意する物

- ・ PC ※サポートソフト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



# MEXE02 リモートI/Oモニタ口について

サポートソフトMEXE02をNETC02-CCと接続し、リモートI/Oモニタ口にてR-IN□、R-OUT□のON/OFF状態の確認をお願いします。信号ONで緑点灯となります。※□には数字が入ります。

入力  
信号

リモートI/Oモニタ1を開始する

RY (マスタ → NETC02-CC)

<p>0:AZD-*</p> <input type="checkbox"/> R-IN0 <input type="checkbox"/> R-IN8 <input type="checkbox"/> R-IN1 <input type="checkbox"/> R-IN9 <input type="checkbox"/> R-IN2 <input type="checkbox"/> R-IN10 <input type="checkbox"/> R-IN3 <input type="checkbox"/> R-IN11 <input type="checkbox"/> R-IN4 <input type="checkbox"/> R-IN12 <input type="checkbox"/> R-IN5 <input type="checkbox"/> R-IN13 <input type="checkbox"/> R-IN6 <input type="checkbox"/> R-IN14 <input type="checkbox"/> R-IN7 <input type="checkbox"/> R-IN15	<p>1:AZD-*</p> <input type="checkbox"/> R-IN0 <input type="checkbox"/> R-IN8 <input type="checkbox"/> R-IN1 <input type="checkbox"/> R-IN9 <input type="checkbox"/> R-IN2 <input type="checkbox"/> R-IN10 <input type="checkbox"/> R-IN3 <input type="checkbox"/> R-IN11 <input type="checkbox"/> R-IN4 <input type="checkbox"/> R-IN12 <input type="checkbox"/> R-IN5 <input type="checkbox"/> R-IN13 <input type="checkbox"/> R-IN6 <input type="checkbox"/> R-IN14 <input type="checkbox"/> R-IN7 <input type="checkbox"/> R-IN15	<p>2:</p> <input type="checkbox"/> RY20 <input type="checkbox"/> RY28 <input type="checkbox"/> RY21 <input type="checkbox"/> RY29 <input type="checkbox"/> RY22 <input type="checkbox"/> RY2A <input type="checkbox"/> RY23 <input type="checkbox"/> RY2B <input type="checkbox"/> RY24 <input type="checkbox"/> RY2C <input type="checkbox"/> RY25 <input type="checkbox"/> RY2D <input type="checkbox"/> RY26 <input type="checkbox"/> RY2E <input type="checkbox"/> RY27 <input type="checkbox"/> RY2F	<p>3:</p> <input type="checkbox"/> RY30 <input type="checkbox"/> RY38 <input type="checkbox"/> RY31 <input type="checkbox"/> RY39 <input type="checkbox"/> RY32 <input type="checkbox"/> RY3A <input type="checkbox"/> RY33 <input type="checkbox"/> RY3B <input type="checkbox"/> RY34 <input type="checkbox"/> RY3C <input type="checkbox"/> RY35 <input type="checkbox"/> RY3D <input type="checkbox"/> RY36 <input type="checkbox"/> RY3E <input type="checkbox"/> RY37 <input type="checkbox"/> RY3F
<p>4:</p> <input type="checkbox"/> RY40 <input type="checkbox"/> RY48 <input type="checkbox"/> RY41 <input type="checkbox"/> RY49 <input type="checkbox"/> RY42 <input type="checkbox"/> RY4A <input type="checkbox"/> RY43 <input type="checkbox"/> RY4B <input type="checkbox"/> RY44 <input type="checkbox"/> RY4C <input type="checkbox"/> RY45 <input type="checkbox"/> RY4D <input type="checkbox"/> RY46 <input type="checkbox"/> RY4E <input type="checkbox"/> RY47 <input type="checkbox"/> RY4F	<p>5:</p> <input type="checkbox"/> RY50 <input type="checkbox"/> RY58 <input type="checkbox"/> RY51 <input type="checkbox"/> RY59 <input type="checkbox"/> RY52 <input type="checkbox"/> RY5A <input type="checkbox"/> RY53 <input type="checkbox"/> RY5B <input type="checkbox"/> RY54 <input type="checkbox"/> RY5C <input type="checkbox"/> RY55 <input type="checkbox"/> RY5D <input type="checkbox"/> RY56 <input type="checkbox"/> RY5E <input type="checkbox"/> RY57 <input type="checkbox"/> RY5F	<p>6:</p> <input type="checkbox"/> RY60 <input type="checkbox"/> RY68 <input type="checkbox"/> RY61 <input type="checkbox"/> RY69 <input type="checkbox"/> RY62 <input type="checkbox"/> RY6A <input type="checkbox"/> RY63 <input type="checkbox"/> RY6B <input type="checkbox"/> RY64 <input type="checkbox"/> RY6C <input type="checkbox"/> RY65 <input type="checkbox"/> RY6D <input type="checkbox"/> RY66 <input type="checkbox"/> RY6E <input type="checkbox"/> RY67 <input type="checkbox"/> RY6F	<p>7:</p> <input type="checkbox"/> RY70 <input type="checkbox"/> RY78 <input type="checkbox"/> RY71 <input type="checkbox"/> RY79 <input type="checkbox"/> RY72 <input type="checkbox"/> RY7A <input type="checkbox"/> RY73 <input type="checkbox"/> RY7B <input type="checkbox"/> RY74 <input type="checkbox"/> RY7C <input type="checkbox"/> RY75 <input type="checkbox"/> RY7D <input type="checkbox"/> RY76 <input type="checkbox"/> RY7E <input type="checkbox"/> RY77 <input type="checkbox"/> RY7F

出力  
信号

RX (NETC02-CC → マスタ)

<p>0:AZD-*</p> <input type="checkbox"/> R-OUT0 <input type="checkbox"/> R-OUT8 <input type="checkbox"/> R-OUT1 <input type="checkbox"/> R-OUT9 <input type="checkbox"/> R-OUT2 <input type="checkbox"/> R-OUT10 <input type="checkbox"/> R-OUT3 <input type="checkbox"/> R-OUT11 <input type="checkbox"/> R-OUT4 <input type="checkbox"/> R-OUT12 <input checked="" type="checkbox"/> R-OUT5 <input type="checkbox"/> R-OUT13 <input type="checkbox"/> R-OUT6 <input type="checkbox"/> R-OUT14 <input type="checkbox"/> R-OUT7 <input type="checkbox"/> R-OUT15	<p>1:AZD-*</p> <input type="checkbox"/> R-OUT0 <input type="checkbox"/> R-OUT8 <input type="checkbox"/> R-OUT1 <input type="checkbox"/> R-OUT9 <input type="checkbox"/> R-OUT2 <input type="checkbox"/> R-OUT10 <input type="checkbox"/> R-OUT3 <input type="checkbox"/> R-OUT11 <input type="checkbox"/> R-OUT4 <input type="checkbox"/> R-OUT12 <input checked="" type="checkbox"/> R-OUT5 <input type="checkbox"/> R-OUT13 <input type="checkbox"/> R-OUT6 <input type="checkbox"/> R-OUT14 <input type="checkbox"/> R-OUT7 <input type="checkbox"/> R-OUT15	<p>2:</p> <input type="checkbox"/> RX20 <input type="checkbox"/> RX28 <input type="checkbox"/> RX21 <input type="checkbox"/> RX29 <input type="checkbox"/> RX22 <input type="checkbox"/> RX2A <input type="checkbox"/> RX23 <input type="checkbox"/> RX2B <input type="checkbox"/> RX24 <input type="checkbox"/> RX2C <input type="checkbox"/> RX25 <input type="checkbox"/> RX2D <input type="checkbox"/> RX26 <input type="checkbox"/> RX2E <input type="checkbox"/> RX27 <input type="checkbox"/> RX2F	<p>3:</p> <input type="checkbox"/> RX30 <input type="checkbox"/> RX38 <input type="checkbox"/> RX31 <input type="checkbox"/> RX39 <input type="checkbox"/> RX32 <input type="checkbox"/> RX3A <input type="checkbox"/> RX33 <input type="checkbox"/> RX3B <input type="checkbox"/> RX34 <input type="checkbox"/> RX3C <input type="checkbox"/> RX35 <input type="checkbox"/> RX3D <input type="checkbox"/> RX36 <input type="checkbox"/> RX3E <input type="checkbox"/> RX37 <input type="checkbox"/> RX3F
<p>4:</p> <input type="checkbox"/> RX40 <input type="checkbox"/> RX48 <input type="checkbox"/> RX41 <input type="checkbox"/> RX49 <input type="checkbox"/> RX42 <input type="checkbox"/> RX4A <input type="checkbox"/> RX43 <input type="checkbox"/> RX4B <input type="checkbox"/> RX44 <input type="checkbox"/> RX4C <input type="checkbox"/> RX45 <input type="checkbox"/> RX4D <input type="checkbox"/> RX46 <input type="checkbox"/> RX4E <input type="checkbox"/> RX47 <input type="checkbox"/> RX4F	<p>5:</p> <input type="checkbox"/> RX50 <input type="checkbox"/> RX58 <input type="checkbox"/> RX51 <input type="checkbox"/> RX59 <input type="checkbox"/> RX52 <input type="checkbox"/> RX5A <input type="checkbox"/> RX53 <input type="checkbox"/> RX5B <input type="checkbox"/> RX54 <input type="checkbox"/> RX5C <input type="checkbox"/> RX55 <input type="checkbox"/> RX5D <input type="checkbox"/> RX56 <input type="checkbox"/> RX5E <input type="checkbox"/> RX57 <input type="checkbox"/> RX5F	<p>6:</p> <input type="checkbox"/> RX60 <input type="checkbox"/> RX68 <input type="checkbox"/> RX61 <input type="checkbox"/> RX69 <input type="checkbox"/> RX62 <input type="checkbox"/> RX6A <input type="checkbox"/> RX63 <input type="checkbox"/> RX6B <input type="checkbox"/> RX64 <input type="checkbox"/> RX6C <input type="checkbox"/> RX65 <input type="checkbox"/> RX6D <input type="checkbox"/> RX66 <input type="checkbox"/> RX6E <input type="checkbox"/> RX67 <input type="checkbox"/> RX6F	<p>7:</p> <input type="checkbox"/> RX70 <input type="checkbox"/> RX78 <input type="checkbox"/> RX71 <input type="checkbox"/> RX79 <input type="checkbox"/> RX72 <input type="checkbox"/> RX7A <input type="checkbox"/> RX73 <input type="checkbox"/> RX7B <input type="checkbox"/> RX74 <input type="checkbox"/> RX7C <input type="checkbox"/> RX75 <input type="checkbox"/> RX7D <input type="checkbox"/> RX76 <input type="checkbox"/> RX7E <input type="checkbox"/> RX77 <input type="checkbox"/> RX7F

サポートソフトMEXE02をドライバに接続し、R-I/OモニタにてRi□、Ro□のON/OFF状態の確認をお願いします。  
信号ONで緑点灯となります。※□には数字が入ります。

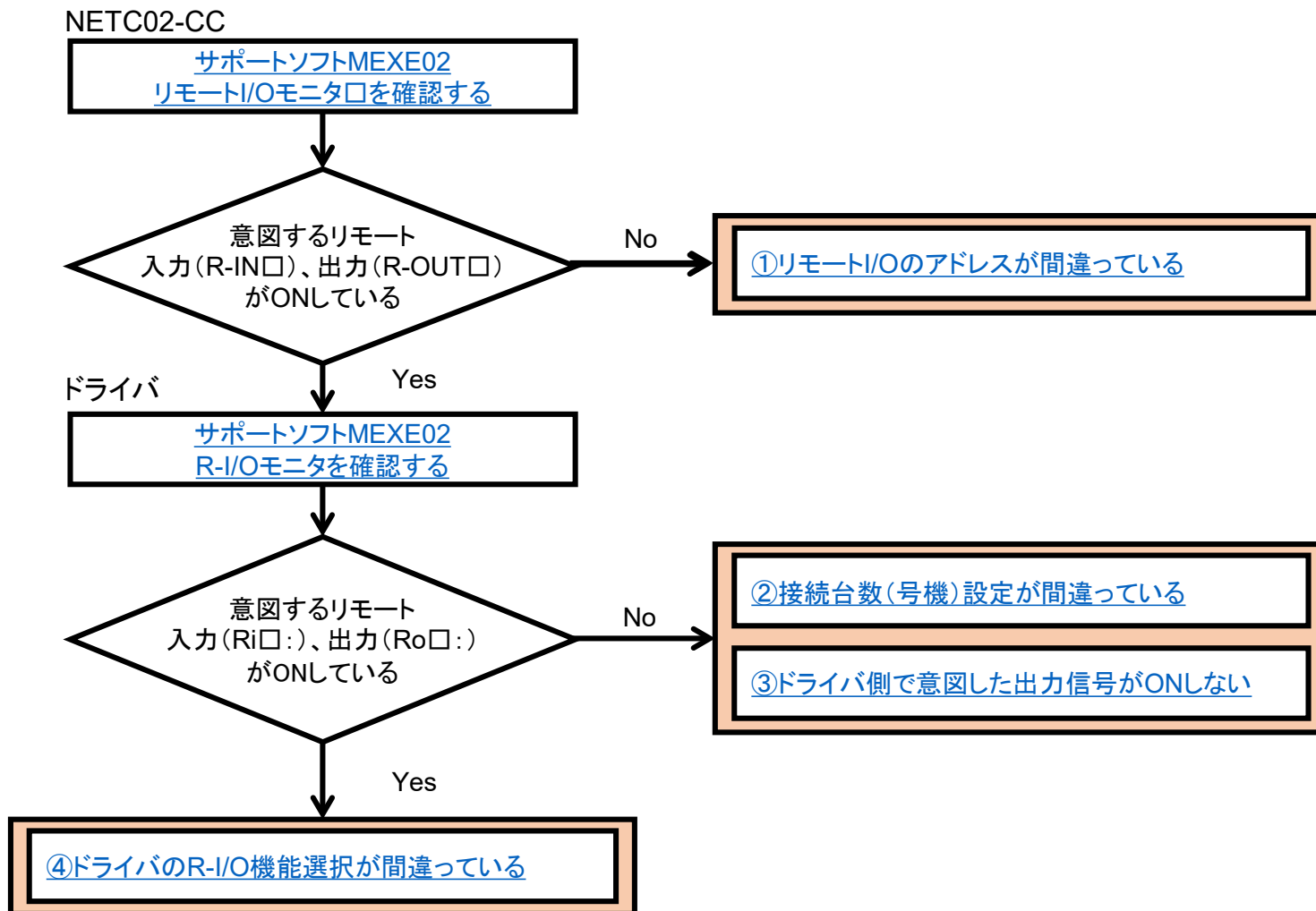
## 例)ドライバ:AZシリーズの場合

Direct-I/O(D-I/O)		Remote-I/O(R-I/O)		仮想入力(VIR-IN)
INPUT	OUTPUT	INPUT	OUTPUT	
<input type="checkbox"/> Di0:START	<input type="checkbox"/> Do0:HOME-END	<input type="checkbox"/> Ri0:M0	<input type="checkbox"/> Ro0:M0	<input type="checkbox"/> Vi0:NON-SIG
<input type="checkbox"/> Di1:M0	<input type="checkbox"/> Do1:IN-POS	<input type="checkbox"/> Ri1:M1	<input type="checkbox"/> Ro1:M1	<input type="checkbox"/> Vi1:NON-SIG
<input type="checkbox"/> Di2:M1	<input checked="" type="checkbox"/> Do2:PLS-RDY	<input type="checkbox"/> Ri2:M2	<input type="checkbox"/> Ro2:M2	<input type="checkbox"/> Vi2:NON-SIG
<input type="checkbox"/> Di3:M2	<input checked="" type="checkbox"/> Do3:READY	<input type="checkbox"/> Ri3:START	<input type="checkbox"/> Ro3:START	<input type="checkbox"/> Vi3:NON-SIG
<input type="checkbox"/> Di4:ZHOME	<input type="checkbox"/> Do4:MOVE	<input type="checkbox"/> Ri4:ZHOME	<input type="checkbox"/> Ro4:HOME-END	
<input type="checkbox"/> Di5:FREE	<input checked="" type="checkbox"/> Do5:ALM-B	<input type="checkbox"/> Ri5:STOP	<input checked="" type="checkbox"/> Ro5:READY	
<input type="checkbox"/> Di6:STOP		<input type="checkbox"/> Ri6:FREE	<input type="checkbox"/> Ro6:INFO	
<input type="checkbox"/> Di7:ALM-RST		<input type="checkbox"/> Ri7:ALM-RST	<input type="checkbox"/> Ro7:ALM-A	
<input type="checkbox"/> Di8:FW-JOG		<input type="checkbox"/> Ri8:D-SEL0	<input type="checkbox"/> Ro8:SYS-BSY	
<input type="checkbox"/> Di9:RV-JOG		<input type="checkbox"/> Ri9:D-SEL1	<input type="checkbox"/> Ro9:AREA0	
<input type="checkbox"/> Ein:P-PRESET		<input type="checkbox"/> RiA:D-SEL2	<input type="checkbox"/> RoA:AREA1	
		<input type="checkbox"/> RiB:SSTART	<input type="checkbox"/> RoB:AREA2	
		<input type="checkbox"/> RiC:FW-JOG-P	<input type="checkbox"/> RoC:TIM	
		<input type="checkbox"/> RiD:RV-JOG-P	<input type="checkbox"/> RoD:MOVE	
		<input type="checkbox"/> RiE:FW-POS	<input type="checkbox"/> RoE:IN-POS	
		<input type="checkbox"/> RiF:RV-POS	<input type="checkbox"/> RoF:TLC	
	<input type="checkbox"/> ASG			
	<input type="checkbox"/> BSG			

入力  
信号

出力  
信号

## ●意図した入出力信号がONしない場合



※□には数字が入ります。

## トラブル: 入出力信号がONしない

入出力信号がONしない場合、原因は以下のことが考えられます。

- ① リモートI/Oのアドレスが間違っている
- ② 接続台数(号機)設定が間違っている
- ③ ドライバ側で意図した出力信号がONしない
- ④ ドライバのR-I/O機能選択が間違っている



## ① リモートI/Oのアドレスが間違っている

入出力信号がONしない場合、原因は以下のことが考えられます。

- ① リモートI/Oのアドレスが間違っている
- ② 接続台数(号機)設定が間違っている
- ③ ドライバ側で意図した出力信号がONしない
- ④ ドライバのR-I/O機能選択が間違っている

# ① リモートI/Oのアドレスが間違っている

意図した入力信号がONしない場合、リモートI/Oのアドレスが間違っていることがあります。

サポートソフトMEXE02をNETC02-CCと接続し、アドレスがあっているか確認してください。

アドレスの確認には当社WEBサイトの「技術サポートツール-NETC02-CC用アドレス算出」を活用ください。

(確認内容)

サポートソフトMEXE02のリモートI/Oモニタ口で意図したリモート入力信号R-IN口が正しくONしているか、それに対応した番号の出力信号R-OUT口がONしているか確認ください。信号ONで緑点灯となります。

リモートI/Oモニタを開始する

RY (マスタ → NETC02-CC)

0:AZD-*		1:AZD-*	
<input checked="" type="checkbox"/> R-IN0	<input type="checkbox"/> R-IN8	<input type="checkbox"/> R-IN0	<input type="checkbox"/> R-IN8
<input type="checkbox"/> R-IN1	<input type="checkbox"/> R-IN9	<input type="checkbox"/> R-IN1	<input type="checkbox"/> R-IN9
<input type="checkbox"/> R-IN2	<input type="checkbox"/> R-IN10	<input type="checkbox"/> R-IN2	<input type="checkbox"/> R-IN10
<input type="checkbox"/> R-IN3	<input type="checkbox"/> R-IN11	<input type="checkbox"/> R-IN3	<input type="checkbox"/> R-IN11
<input type="checkbox"/> R-IN4	<input type="checkbox"/> R-IN12	<input type="checkbox"/> R-IN4	<input type="checkbox"/> R-IN12
<input type="checkbox"/> R-IN5	<input type="checkbox"/> R-IN13	<input type="checkbox"/> R-IN5	<input type="checkbox"/> R-IN13
<input type="checkbox"/> R-IN6	<input type="checkbox"/> R-IN14	<input type="checkbox"/> R-IN6	<input type="checkbox"/> R-IN14
<input type="checkbox"/> R-IN7	<input type="checkbox"/> R-IN15	<input type="checkbox"/> R-IN7	<input type="checkbox"/> R-IN15

4:		5:	
<input type="checkbox"/> RY40	<input type="checkbox"/> RY48	<input type="checkbox"/> RY50	<input type="checkbox"/> RY58
<input type="checkbox"/> RY41	<input type="checkbox"/> RY49	<input type="checkbox"/> RY51	<input type="checkbox"/> RY59
<input type="checkbox"/> RY42	<input type="checkbox"/> RY4A	<input type="checkbox"/> RY52	<input type="checkbox"/> RY5A
<input type="checkbox"/> RY43	<input type="checkbox"/> RY4B	<input type="checkbox"/> RY53	<input type="checkbox"/> RY5B
<input type="checkbox"/> RY44	<input type="checkbox"/> RY4C	<input type="checkbox"/> RY54	<input type="checkbox"/> RY5C
<input type="checkbox"/> RY45	<input type="checkbox"/> RY4D	<input type="checkbox"/> RY55	<input type="checkbox"/> RY5D
<input type="checkbox"/> RY46	<input type="checkbox"/> RY4E	<input type="checkbox"/> RY56	<input type="checkbox"/> RY5E
<input type="checkbox"/> RY47	<input type="checkbox"/> RY4F	<input type="checkbox"/> RY57	<input type="checkbox"/> RY5F

RX (NETC02-CC → マスタ)

0:AZD-*		1:AZD-*	
<input checked="" type="checkbox"/> R-OUT0	<input type="checkbox"/> R-OUT8	<input type="checkbox"/> R-OUT0	<input type="checkbox"/> R-OUT8
<input type="checkbox"/> R-OUT1	<input type="checkbox"/> R-OUT9	<input type="checkbox"/> R-OUT1	<input type="checkbox"/> R-OUT9
<input type="checkbox"/> R-OUT2	<input type="checkbox"/> R-OUT10	<input type="checkbox"/> R-OUT2	<input type="checkbox"/> R-OUT10
<input type="checkbox"/> R-OUT3	<input type="checkbox"/> R-OUT11	<input type="checkbox"/> R-OUT3	<input type="checkbox"/> R-OUT11
<input type="checkbox"/> R-OUT4	<input type="checkbox"/> R-OUT12	<input type="checkbox"/> R-OUT4	<input type="checkbox"/> R-OUT12
<input checked="" type="checkbox"/> R-OUT5	<input type="checkbox"/> R-OUT13	<input checked="" type="checkbox"/> R-OUT5	<input type="checkbox"/> R-OUT13
<input type="checkbox"/> R-OUT6	<input type="checkbox"/> R-OUT14	<input type="checkbox"/> R-OUT6	<input type="checkbox"/> R-OUT14
<input type="checkbox"/> R-OUT7	<input type="checkbox"/> R-OUT15	<input type="checkbox"/> R-OUT7	<input type="checkbox"/> R-OUT15

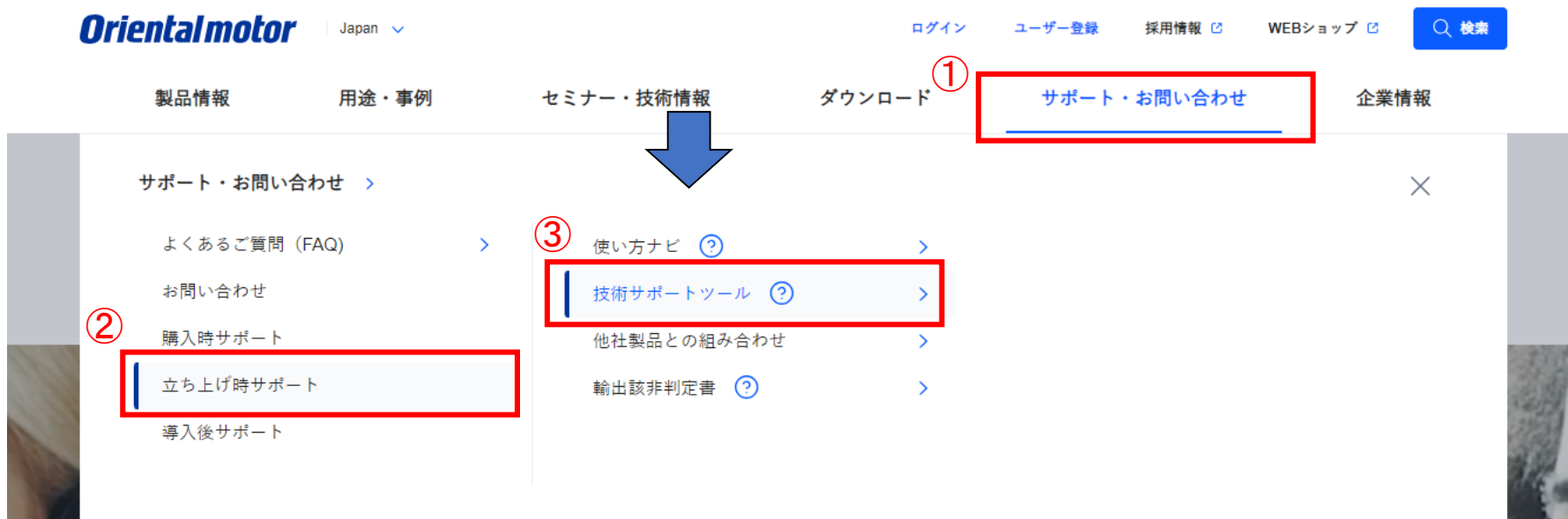
4:		5:	
<input type="checkbox"/> RX40	<input type="checkbox"/> RX48	<input type="checkbox"/> RX50	<input type="checkbox"/> RX58
<input type="checkbox"/> RX41	<input type="checkbox"/> RX49	<input type="checkbox"/> RX51	<input type="checkbox"/> RX59
<input type="checkbox"/> RX42	<input type="checkbox"/> RX4A	<input type="checkbox"/> RX52	<input type="checkbox"/> RX5A
<input type="checkbox"/> RX43	<input type="checkbox"/> RX4B	<input type="checkbox"/> RX53	<input type="checkbox"/> RX5B
<input type="checkbox"/> RX44	<input type="checkbox"/> RX4C	<input type="checkbox"/> RX54	<input type="checkbox"/> RX5C
<input type="checkbox"/> RX45	<input type="checkbox"/> RX4D	<input type="checkbox"/> RX55	<input type="checkbox"/> RX5D
<input type="checkbox"/> RX46	<input type="checkbox"/> RX4E	<input type="checkbox"/> RX56	<input type="checkbox"/> RX5E
<input type="checkbox"/> RX47	<input type="checkbox"/> RX4F	<input type="checkbox"/> RX57	<input type="checkbox"/> RX5F

MEXE02\_リモートI/Oモニタ1 (NETC02-CC)

# ① リモートI/Oのアドレスが間違っている

## ●技術サポートツール - NETC02-CC用アドレス算出ツール 1/2

対応するリモートI/Oのアドレスは当社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。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。次の手順で進んでください。



# ① リモートI/Oのアドレスが間違っている

## ● 技術サポートツール - NETC02-CC用アドレス算出ツール 2/2

対応するリモートI/Oのアドレスは当社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。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。次の手順で進んでください。

The screenshot shows the Oriental Motor website's 'Technical Support Tools' page. At the top, there is a navigation bar with 'Orientalmotor Japan', '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 '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 indicates the path: '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', followed by 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 down to a section titled '個別製品用サポートツール'. This section contains three tool cards:

- 電子ギヤの計算**: 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。
- NETC01-CC用アドレス算出**: 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。
- NETC02-CC用アドレス算出** (highlighted with a red box and a circled '4'): 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。

# ① リモートI/Oのアドレスが間違っている

(使用例) 技術サポートツール - NETC02-CC用アドレス算出ツール

例) 三菱電機製CC-Link通信ユニットと組み合わせて、AZを2台接続した際のリモートI/O確認例です  
 下表はリモートI/Oの先頭アドレスをX1000、Y1000から開始した場合で記載しています。

**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、RWr、RWw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	<input type="text" value="1000"/>
リモート出力(RY)	Y	<input type="text" value="1000"/>
リモートレジスタ(RWr)	W(リンクレジスタ) ▼	<input type="text" value="0"/>
リモートレジスタ(RWw)	W(リンクレジスタ) ▼	<input type="text" value="1000"/>
リモートレジスタのコマンド実行方式 <span>🔍</span>	命令選択方式	

※実際の先頭アドレスはCC-Linkの構成状況によって異なります。  
 確認手順は次ページを参照ください。

# ① リモートI/Oのアドレスが間違っている

※ネットワークコンバータの先頭アドレスを確認

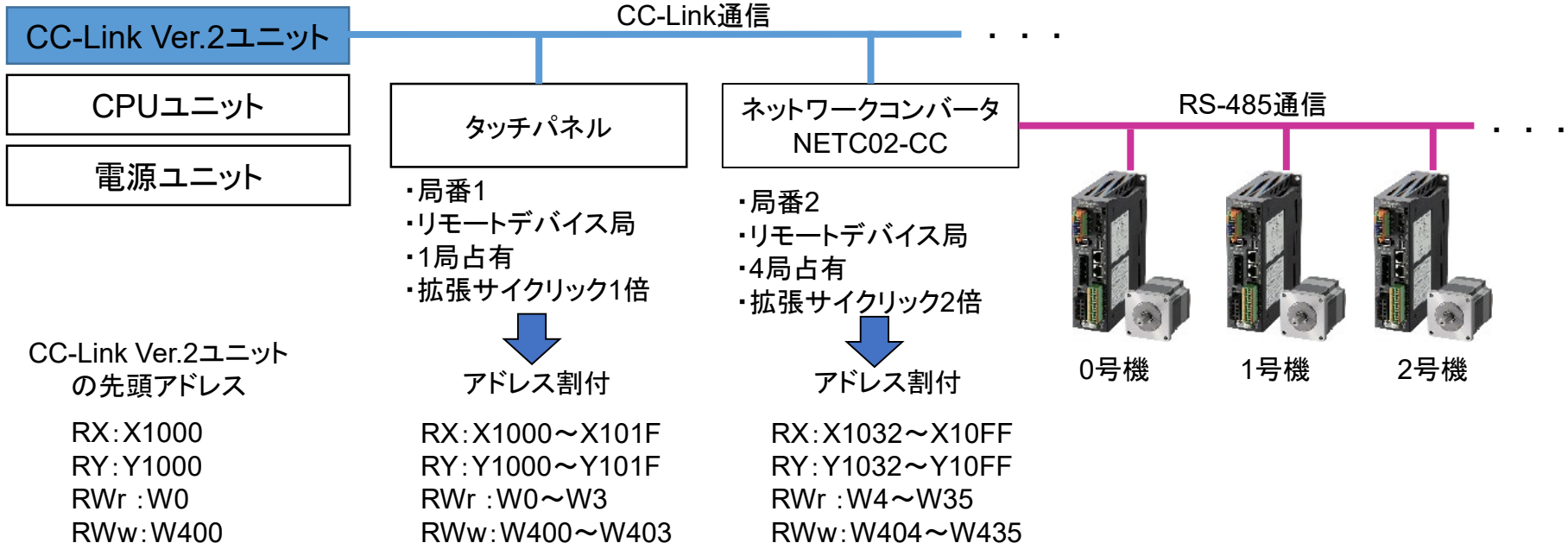
ネットワークコンバータの先頭アドレスはマスタ局のCC-Link構成設定で決まります。

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。



# ① リモートI/Oのアドレスが間違っている

(使用例) 技術サポートツール - NETC02-CC用アドレス算出ツール

下表はリモートI/Oの先頭アドレスをX1000、Y1000から開始した場合です。

## 号機番号0

号機番号0 AZシリーズ

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
Y1000	NET-IN0(M0)	X1000	NET-OUT0(M0_R)
Y1001	NET-IN1(M1)	X1001	NET-OUT1(M1_R)
Y1002	NET-IN2(M2)	X1002	NET-OUT2(M2_R)
Y1003	NET-IN3(START)	X1003	NET-OUT3(START_R)
Y1004	NET-IN4(ZHOME)	X1004	NET-OUT4(HOME-END)
Y1005	NET-IN5(STOP)	X1005	NET-OUT5(READY)
Y1006	NET-IN6(FREE)	X1006	NET-OUT6(INFO)
Y1007	NET-IN7(ALM-RST)	X1007	NET-OUT7(ALM-A)
Y1008	NET-IN8(D-SEL0)	X1008	NET-OUT8(SYS-BSY)
Y1009	NET-IN9(D-SEL1)	X1009	NET-OUT9(AREA0)
Y100A	NET-IN10(D-SEL2)	X100A	NET-OUT10(AREA1)
Y100B	NET-IN11(SSTART)	X100B	NET-OUT11(AREA2)
Y100C	NET-IN12(FW-JOG-P)	X100C	NET-OUT12(TIM)
Y100D	NET-IN13(RV-JOG-P)	X100D	NET-OUT13(MOVE)
Y100E	NET-IN14(FW-POS)	X100E	NET-OUT14(IN-POS)
Y100F	NET-IN15(RV-POS)	X100F	NET-OUT15(TLC)

## 号機番号1

号機番号1 AZシリーズ

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
Y1010	NET-IN0(M0)	X1010	NET-OUT0(M0_R)
Y1011	NET-IN1(M1)	X1011	NET-OUT1(M1_R)
Y1012	NET-IN2(M2)	X1012	NET-OUT2(M2_R)
Y1013	NET-IN3(START)	X1013	NET-OUT3(START_R)
Y1014	NET-IN4(ZHOME)	X1014	NET-OUT4(HOME-END)
Y1015	NET-IN5(STOP)	X1015	NET-OUT5(READY)
Y1016	NET-IN6(FREE)	X1016	NET-OUT6(INFO)
Y1017	NET-IN7(ALM-RST)	X1017	NET-OUT7(ALM-A)
Y1018	NET-IN8(D-SEL0)	X1018	NET-OUT8(SYS-BSY)
Y1019	NET-IN9(D-SEL1)	X1019	NET-OUT9(AREA0)
Y101A	NET-IN10(D-SEL2)	X101A	NET-OUT10(AREA1)
Y101B	NET-IN11(SSTART)	X101B	NET-OUT11(AREA2)
Y101C	NET-IN12(FW-JOG-P)	X101C	NET-OUT12(TIM)
Y101D	NET-IN13(RV-JOG-P)	X101D	NET-OUT13(MOVE)
Y101E	NET-IN14(FW-POS)	X101E	NET-OUT14(IN-POS)
Y101F	NET-IN15(RV-POS)	X101F	NET-OUT15(TLC)

## ② 接続台数(号機)設定が間違っている

入出力信号がONしない場合、原因は以下のことが考えられます。

- ① リモートI/Oのアドレスが間違っている
- ② **接続台数(号機)設定が間違っている**
- ③ ドライバ側で意図した出力信号がONしない
- ④ ドライバのR-I/O機能選択が間違っている



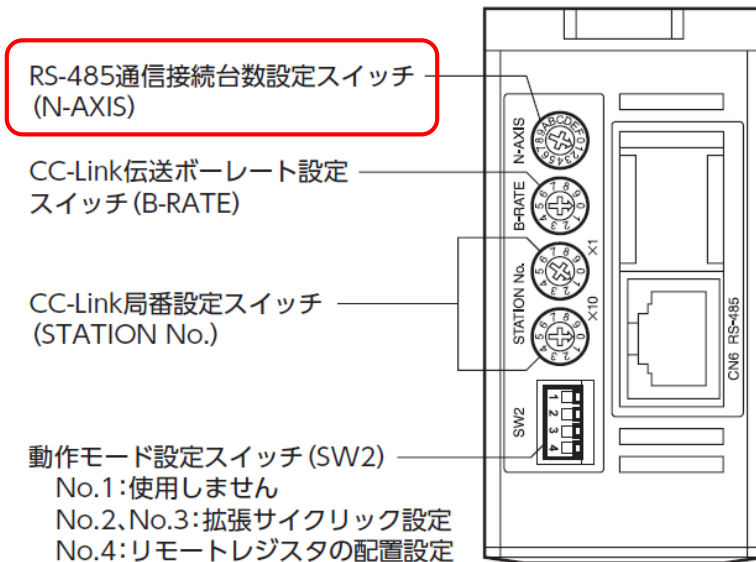
## ② 接続台数(号機)設定が間違っている

NETC02-CC側のリモートI/O口モニタで意図した入出力信号がONしていて、対応するドライバ側のR-I/OがONしていない場合、NETC02-CCの接続台数(号機)設定が間違っていることがありますので設定を確認してください。  
 詳細はNETC02-CCのユーザーズマニュアルをご確認ください。

(確認項目)

- 1) NETC02-CCにRS-485通信で接続するドライバの台数設定があっているか
- 2) 1)の設定を確認・変更後、NETC02-CCの電源再投入を行っているか

1) NETC02-CCにRS-485通信で接続するドライバの台数設定があっているか  
 RS-485通信で接続するドライバの台数設定はNETC02-CC側で設定します。  
 設定があっているか確認してください。



出荷時設定: 1(台)

## ② 接続台数(号機)設定が間違っている

### ● サポートソフトMEXE02を使った設定方法

サポートソフトMEXE02を使用することで「パラメータ」-「接続台数設定選択」から接続台数の設定方法を変更できます。

- a) NETC02-CCのスイッチ設定を優先(初期値)
- b) 「接続台数」パラメータを優先
- c) 「接続(号機番号)」パラメータを優先

NETC CC-Link Ver.2対応

- パラメータ
  - CC-Link通信
  - RS-485通信対応製品接続
  - 変換機能設定
  - コマンド実行(命令固定方式)
    - レジスタ配置(ユーザー指定)
  - データ転送
    - データ
  - インターフェース
  - 保護通知機能

RS-485通信対応製品接続

接続台数設定選択	NETC02-CCのスイッチ設定を優先
接続台数 [台]	1
接続(号機番号0)	無効
接続(号機番号1)	無効
接続(号機番号2)	無効
接続(号機番号3)	無効
接続(号機番号4)	無効
接続(号機番号5)	無効
接続(号機番号6)	無効
接続(号機番号7)	無効
接続(号機番号8)	無効
接続(号機番号9)	無効
接続(号機番号10)	無効
接続(号機番号11)	無効
接続(号機番号12)	無効
接続(号機番号13)	無効
接続(号機番号14)	無効
接続(号機番号15)	無効

NETC02-CCのスイッチ設定を優先

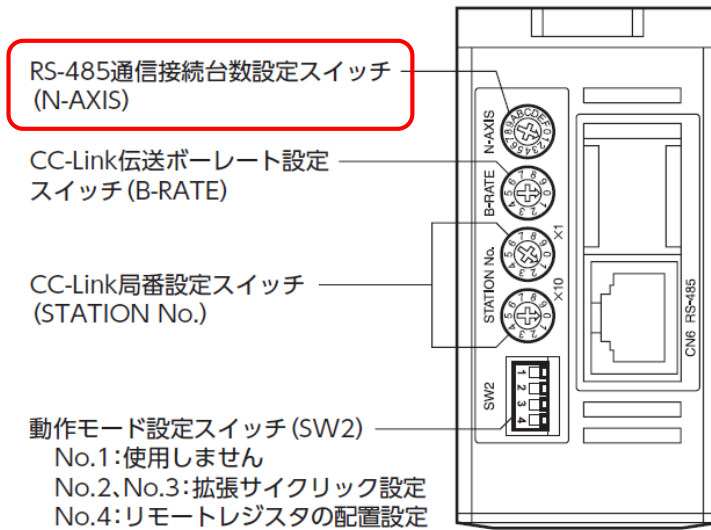
NETC02-CCのスイッチ設定を優先

「接続台数」パラメータを優先

「接続(号機番号)」パラメータを優先

## ② 接続台数(号機)設定が間違っている

a) NETC02-CCのスイッチ設定を優先(初期値)  
NETC02-CCのスイッチ設定に従います。



出荷時設定:1(台)

(例)2台接続する場合、スイッチを「2」に合わせます。  
0、1号機番号を使用します  
ドライバ側の号機設定も0号機と1号機に  
設定してください

b) 「接続台数」パラメータを優先  
「接続台数」設定に従います。

初期値設定:1(台)

(例)2台接続する場合、パラメータを「2」に合わせます。  
0、1号機番号を使用します  
ドライバ側の号機設定も0号機と1号機に  
設定してください

RS-485 通信対応製品接続	
接続台数設定選択	「接続台数」パラメータを優先
接続台数 [台]	2
接続(号機番号)	無効

(補足) a、b いずれの設定でも0号機から順番での号機設定となります。

## ② 接続台数(号機)設定が間違っている

### c) 「接続(号機番号)」パラメータを優先

「接続(号機番号)」設定に従います。任意に号機番号を設定したい場合は、こちらの設定を使用します。「接続(号機番号)」パラメータに変更後、接続したい号機番号の「接続(号機番号□)」を有効にします。設定した号機番号と、ドライバ側の号機番号が一致しているか確認してください。

#### 例) 4台接続する場合

RS-485 通信対応製品接続	
接続台数設定選択	「接続(号機番号)」パラメータを優先
接続台数 [台]	1
接続(号機番号0)	有効
接続(号機番号1)	有効
接続(号機番号2)	有効
接続(号機番号3)	有効
接続(号機番号4)	無効
接続(号機番号5)	無効
接続(号機番号6)	無効
接続(号機番号7)	無効

#### 例) 4台を号機番号0を使用せず、号機番号2を飛ばして接続したい場合

RS-485 通信対応製品接続	
接続台数設定選択	「接続(号機番号)」パラメータを優先
接続台数 [台]	1
接続(号機番号0)	無効
接続(号機番号1)	有効
接続(号機番号2)	無効
接続(号機番号3)	有効
接続(号機番号4)	有効
接続(号機番号5)	有効
接続(号機番号6)	無効
接続(号機番号7)	無効

ドライバ側の号機番号設定も  
1、3、4、5号機に設定してください

(補足) 「接続(号機番号)」パラメータに変更後、使用する「接続(号機番号□)」が全て無効の場合、NETC02-CC側の接続要求が無くなるため、「C-DAT」LEDは消灯し、エラーにもなりません。

## ② 接続台数(号機)設定が間違っている

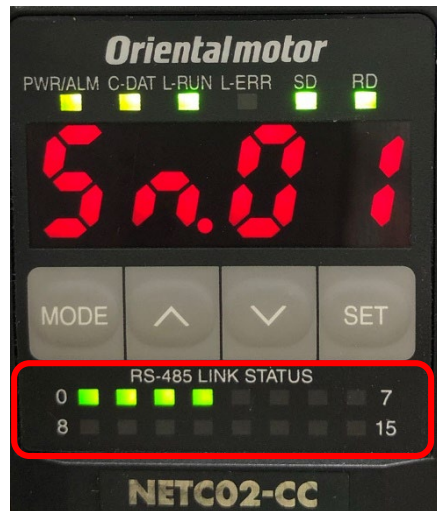
2) 1)の設定を確認・変更後、NETC02-CCの電源再投入を行っているか  
NETC02-CCの設定変更はドライバ電源再投入で有効になります。  
設定変更後、電源再投入を行っているか確認してください。

### ● NETC02-CC表面パネルでの接続状態確認方法

「RS-485 LINK STATUS」で接続状態を確認することができます。

例) 4台接続設定した場合

設定した号機番号部分が「緑点灯」しているか確認してください。



## ② 接続台数(号機)設定が間違っている

### ● サポートソフトMEXE02を使った接続状態確認方法

サポートソフトMEXE02の「モニタ」-「RS-485ステータスマニタ1」で接続状態を確認することができます。

例)4台接続設定した場合

設定した号機番号部分が「緑点灯」しているか確認してください。

The screenshot shows the 'Monitor' (モニタ) menu in the MEXE02 software. The 'RS-485ステータスマニタ' option is selected and highlighted with a red box. A red arrow points from this box to the 'RS-485ステータスマニタ1を開始する' checkbox, which is checked. Below this, there are input fields for communication scan time (4.5 ms), send/receive counts (14175/14172), error history count (0), and maximum scan time (5.0 ms). A 'Clear Maximum Scan Time' button is also present.

Below the configuration fields is a table titled 'RS-485通信ステータス' (RS-485 Communication Status) with the following columns: 接続製品 (Connected Product), 接続要求 (Connection Request), 接続応答 (Connection Response), モニタ選択 (Monitor Selection), コマンド (Hex) (Command (Hex)), データ (Hex) (Data (Hex)), and データ (Data). The table lists 6 device numbers (0-5). Devices 0-3 are connected and show green status indicators, while devices 4 and 5 are not connected and show white status indicators.

号機番号	接続製品	接続要求	接続応答	モニタ選択	コマンド (Hex)	データ (Hex)	データ
号機番号0	AZD.*	■	■	自動	2066	1924F	102991
号機番号1	ARD-KD	■	■	自動	2066	0000	0
号機番号2	ARD-KD	■	■	自動	2066	0000	0
号機番号3	CRD-KD	■	■	自動	2E18	0000	0
号機番号4		□	□	自動	要求なし	0000	0
号機番号5		□	□	自動	要求なし	0000	0

### ③ ドライバ側で意図した出力信号がONしない

入出力信号がONしない場合、原因は以下のことが考えられます。

- ① リモートI/Oのアドレスが間違っている
- ② 接続台数(号機)設定が間違っている
- ③ **ドライバ側で意図した出力信号がONしない**
- ④ ドライバのR-I/O機能選択が間違っている

### ③ ドライバ側で意図した出力信号がONしない

NETC02-CC側のリモートI/Oモニターで意図した入力信号はONしているが、ドライバ側で意図した出力信号がONしない場合、意図していない入力信号がONしていることがあります。

ドライバの出力信号の場合、入力・出力信号状態が出力条件を満たしている必要があります。

ドライバ側の内部I/Oモニターにて入力・出力されている信号状態を確認してください。

詳細は各ドライバの取扱説明書をご確認ください。

例) AZシリーズでREADY信号が出力しない場合、次の出力条件が満たされているか確認してください

(確認項目)

- 1) ドライバ主電源は投入されているか(MPS出力がON状態であるか)
- 2) 運転を開始する入力が全てOFFであるか(START/FWD/JOG入力等)
- 3) 運転を停止する入力が全てOFFであるか(FREE/STOP入力等)
- 4) 励磁開始入力C-ON入力がONであるか(C-ON入力が割り付けられているとき)
- 5) アラームが発生していないか(ALM出力がON状態であるか)
- 6) モーターが動作していないか(MOVE出力がOFF状態であるか)
- 7) MEXE02でテスト機能、ダウンロード、またはティーチングが実行されていないか
- 8) RS-485通信でConfigurationコマンド、データ一括初期化コマンド、全データ一括初期化コマンド、およびNVメモリー一括読み出しコマンドを実行していないか



### ③ ドライバ側で意図した出力信号がONしない

例) AZシリーズでREADY出力の条件

例ではSTOP信号が入力されているため、READY信号がOFFしています

(m5) 内部I/Oモニタ

INPUT/OUTPUT(\_R)

<input type="checkbox"/> FREE	<input type="checkbox"/> ALM-RST	<input checked="" type="checkbox"/> HMI	
<input checked="" type="checkbox"/> C-ON	<input type="checkbox"/> P-PRESET		
<input type="checkbox"/> CLR	<input type="checkbox"/> EL-PRST	<input type="checkbox"/> CCM	<input type="checkbox"/> FW-BLK
<input type="checkbox"/> STOP-COFF	<input type="checkbox"/> ETO-CLR	<input type="checkbox"/> PLS-XMODE	<input type="checkbox"/> RV-BLK
<input checked="" type="checkbox"/> STOP	<input type="checkbox"/> LAT-CLR	<input type="checkbox"/> PLS-DIS	<input type="checkbox"/> FW-LS
<input type="checkbox"/> PAUSE	<input type="checkbox"/> INFO-CLR	<input type="checkbox"/> T-MODE	<input type="checkbox"/> RV-LS
<input type="checkbox"/> BREAK-ATSQ		<input type="checkbox"/> CRNT-LMT	<input type="checkbox"/> HOMES
		<input type="checkbox"/> SPD-LMT	<input type="checkbox"/> SLIT
<input type="checkbox"/> M0		<input type="checkbox"/> R0	<input type="checkbox"/> R8
<input type="checkbox"/> M1		<input type="checkbox"/> R1	<input type="checkbox"/> R9
<input type="checkbox"/> M2		<input type="checkbox"/> R2	<input type="checkbox"/> R10
<input type="checkbox"/> M3	<input type="checkbox"/> TEACH	<input type="checkbox"/> R3	<input type="checkbox"/> R11
<input type="checkbox"/> M4	<input type="checkbox"/> MON-REQ0	<input type="checkbox"/> R4	<input type="checkbox"/> R12
<input type="checkbox"/> M5	<input type="checkbox"/> MON-REQ1	<input type="checkbox"/> R5	<input type="checkbox"/> R13
<input type="checkbox"/> M6	<input type="checkbox"/> MON-CLK	<input type="checkbox"/> R6	<input type="checkbox"/> R14
<input type="checkbox"/> M7	<input type="checkbox"/> PLSM-REQ	<input type="checkbox"/> R7	<input type="checkbox"/> R15

OUTPUT

<input type="checkbox"/> CONST-OFF	<input type="checkbox"/> SYS-BSY	<input type="checkbox"/> HOME-END	<input type="checkbox"/> RND-OVF
<input type="checkbox"/> ALM-A	<input type="checkbox"/> ETO-MON	<input checked="" type="checkbox"/> ABSPEN	<input type="checkbox"/> FW-SLS
<input checked="" type="checkbox"/> ALM-B	<input type="checkbox"/> IN-POS	<input type="checkbox"/> ELPRST-MON	<input type="checkbox"/> RV-SLS
<input checked="" type="checkbox"/> SYS-RDY			<input type="checkbox"/> ZSG
<input type="checkbox"/> READY	<input type="checkbox"/> TLC	<input type="checkbox"/> PRST-DIS	<input type="checkbox"/> RND-ZERO
<input type="checkbox"/> PLS-RDY	<input type="checkbox"/> VA	<input checked="" type="checkbox"/> PRST-STLD	<input type="checkbox"/> TIM
<input type="checkbox"/> MOVE	<input checked="" type="checkbox"/> CRNT	<input type="checkbox"/> ORGN-STLD	<input type="checkbox"/> MAREA
<input type="checkbox"/> INFO	<input checked="" type="checkbox"/> AUTO-CD		
<input type="checkbox"/> CRNT-LMTD	<input type="checkbox"/> JUMP0-LAT	<input type="checkbox"/> M-ACT0	<input type="checkbox"/> D-END0
<input type="checkbox"/> SPD-LMTD	<input type="checkbox"/> JUMP1-LAT	<input type="checkbox"/> M-ACT1	<input type="checkbox"/> D-END1
	<input type="checkbox"/> NEXT-LAT	<input type="checkbox"/> M-ACT2	<input type="checkbox"/> D-END2
	<input type="checkbox"/> PLS-LOST	<input type="checkbox"/> M-ACT3	<input type="checkbox"/> D-END3
<input type="checkbox"/> OPE-BSY	<input type="checkbox"/> DCMD-RDY	<input type="checkbox"/> M-ACT4	<input type="checkbox"/> D-END4
<input type="checkbox"/> PAUSE-BSY	<input type="checkbox"/> DCMD-FULL	<input type="checkbox"/> M-ACT5	<input type="checkbox"/> D-END5
<input type="checkbox"/> SEQ-BSY		<input type="checkbox"/> M-ACT6	<input type="checkbox"/> D-END6
<input type="checkbox"/> DELAY-BSY	<input type="checkbox"/> M-CHG	<input type="checkbox"/> M-ACT7	<input type="checkbox"/> D-END7

## ④ ドライバのR-I/O機能選択が間違っている

入出力信号がONしない場合、原因は以下のことが考えられます。

- ① リモートI/Oのアドレスが間違っている
- ② 接続台数(号機)設定が間違っている
- ③ ドライバ側で意図した出力信号がONしない
- ④ **ドライバのR-I/O機能選択が間違っている**

## ④ ドライバのR-I/O機能選択が間違っている

NETC02-CC側のリモートI/Oと対応するドライバ側のR-I/OがともにONしていても、意図する入力信号がONしない場合、ドライバのR-I/O機能選択が間違っていることがあります。サポートソフトMEXE02をドライバと接続し、意図したR-I/O番号に割り当てている「機能名」が意図した信号機能であるか確認してください。

設定されている信号と機能名は当社サポートソフトMEXE02にて確認、変更が可能です。

(確認項目)

- 1) 意図してONしているR-I/O番号を確認する
- 2) その信号に割り当てている機能が意図した機能では無い場合、機能選択を変更する

例) AZシリーズの場合

- 1) 意図してONしているR-I/O番号を確認する  
MEXE02の「D-I/O、R-I/Oモニタ」でONしている信号名を確認する

▼ モニタ

- 運転
  - (m1) ティーチング・リモート運転
- モニタ
  - (m2) ユニット情報モニタ
  - (m3) ステータスモニタ
  - (m4) D-I/O・R-I/Oモニタ**
  - (m5) 内部I/Oモニタ
  - (m6) アラームモニタ
  - (m7) インフォメーションモニタ
  - 0101 (m8) RS-485通信モニタ
  - (m9) 波形モニタ
- テスト
  - (m10) I/Oテスト

OFF → ON

(m4) D-I/O・R-I/Oモニタ

Direct-I/O(D-I/O)

INPUT	OUTPUT
<input type="checkbox"/> Di0:ZHOME	<input type="checkbox"/> Do0:HOME-END
<input type="checkbox"/> Di1:FREE	<input type="checkbox"/> Do1:IN-POS
<input type="checkbox"/> Di2:STOP	<input checked="" type="checkbox"/> Do2:PLS-RDY
<input type="checkbox"/> Di3:ALM-RST	<input checked="" type="checkbox"/> Do3:READY
<input type="checkbox"/> Di4:FW-JOG	<input type="checkbox"/> Do4:MOVE
<input type="checkbox"/> Di5:RV-JOG	<input checked="" type="checkbox"/> Do5:ALM-B

## ④ ドライバのR-I/O機能選択が間違っている

2) その信号に割当てられている機能が意図した機能では無い場合、機能選択を変更する  
意図した信号名と異なっていた場合は、R-I/O機能選択の設定を変更してください。

- 運転
  - ✎ (p1) 運転データ
  - ✎ (p2) 運転I/Oイベント
  - ✎ (p3) 運転データ拡張用設定
- パラメータ
  - ✎ (p4) 基本設定
  - ✎ (p5) モーター・機構(座標/JOG/原点復帰)設定
  - ✎ (p6) ETO・Alarm・Info設定
  - ✎ (p7) I/O動作・機能
  - ✎ (p8) Direct-IN 機能選択(DIN)
  - ✎ (p9) Direct-OUT機能選択(DOUT)
  - ✎ (p10) Remote-I/O機能選択(R-I/O)

✎ (p10) Remote-I/O機能選択(R-I/O)

	R-IN入力機能	R-INグループ動作モード初期状態(NETCのみ)	R-OUT出力機能	OFF出力遅延時間
R-IN/OUT0	M0	軸IDで動作	M0_R	0 ms
R-IN/OUT1	M0	軸IDで動作	M1_R	0 ms
R-IN/OUT2	M1	軸IDで動作	M2_R	0 ms
R-IN/OUT3	M2	軸IDで動作	START_R	0 ms
R-IN/OUT4	M3	軸IDで動作	HOME-END	0 ms
R-IN/OUT5	M4	軸IDで動作	READY	0 ms
R-IN/OUT6	M5	軸IDで動作	INFO	0 ms
R-IN/OUT7	M6	軸IDで動作	ALM-A	0 ms
R-IN/OUT8	M7	軸IDで動作	SYS-BSY	0 ms
R-IN/OUT9	MON-CLK	軸IDで動作	AREA0	0 ms
R-IN/OUT10	MON-REQ0	軸IDで動作	AREA1	0 ms
R-IN/OUT11	MON-REQ1	軸IDで動作	AREA2	0 ms
R-IN/OUT12	NEXT	軸IDで動作	TIM	0 ms
R-IN/OUT13	P-PRESET	軸IDで動作	MOVE	0 ms
R-IN/OUT14	PAUSE	軸IDで動作	IN-POS	0 ms
R-IN/OUT15	PLS-DIS	軸IDで動作	TLC	0 ms
	PLS-XMODE	軸IDで動作		
	PLSM-REQ	軸IDで動作		
	R0	軸IDで動作		
	R1	軸IDで動作		
	R2	軸IDで動作		
	R3	軸IDで動作		
	R4	軸IDで動作		
	R5			
	R6			
	R7			
	R8			
	R9			
	R10			
	R11			
	R12			

28

## 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>