

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。

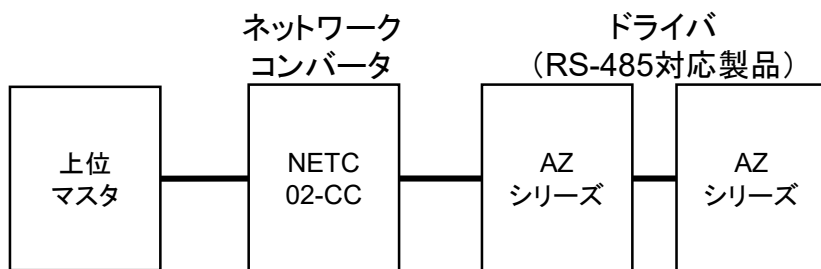
以下症状のトラブルシューティングについて記載しています。

## ■ 症状

- ・モニタできない

## ■ 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



※ドライバ2台接続のイメージ図

- ・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。

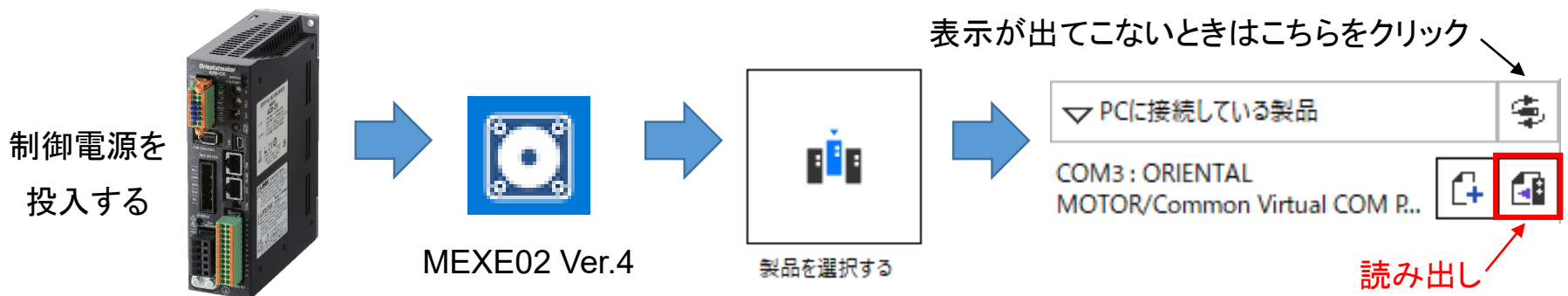
TOPページ>ダウンロード>ソフトウェア>サポートソフト MEXE02

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(制御)口について

当社サポートソフトMEXE02のリモートI/Oモニタ(制御)口にてRD-REQ口、RWREQ-SELの確認をお願いします。  
信号ONで緑点灯となります。※口には数字が入ります。

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 (マスター → NETC02-CC)

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

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"/> AXIS-ALMRST	<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"/> ERR-CLR	<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"/> ALM-RST	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -

RX (NETC02-CC → マスタ)

RX80 - RX8F		RX90 - RX9F	
<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"/> -

RXA0 - RXAF	RXB0 - RXBF	RXC0 - RXCF	RXD0 - RXDF
<input type="checkbox"/> DREQ-SEL	<input checked="" type="checkbox"/> C-SUC	<input type="checkbox"/> LINK8	<input type="checkbox"/> ErrCode0
<input checked="" type="checkbox"/> RWREQ-SEL	<input type="checkbox"/> AXIS-ALM	<input type="checkbox"/> LINK9	<input type="checkbox"/> ErrCode1
<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> EXT-STOP_R	<input type="checkbox"/> LINK10	<input type="checkbox"/> ErrCode2
<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> LINK11	<input type="checkbox"/> ErrCode3
<input type="checkbox"/> CMD-BSY	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> LINK12	<input type="checkbox"/> ErrCode4
<input type="checkbox"/> SYS-BSY	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> ErrCounter0
			<input type="checkbox"/> ErrCounter1
			<input type="checkbox"/> ErrCounter2
			<input type="checkbox"/> ErrCounter3
			<input type="checkbox"/> ErrCounter4
			<input type="checkbox"/> -
			<input type="checkbox"/> -
			<input type="checkbox"/> -
			<input checked="" type="checkbox"/> CRD
			<input type="checkbox"/> -

当社サポートソフトMEXE02のリモートレジスタモニタ□RWrで正しくモニタ項目が表示されているか確認をお願いします。

※□には数字が入ります。

例. 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

新規1\* | NETC CC-Link Ver.2対応 - リモートレジスタモニタ1 RWr

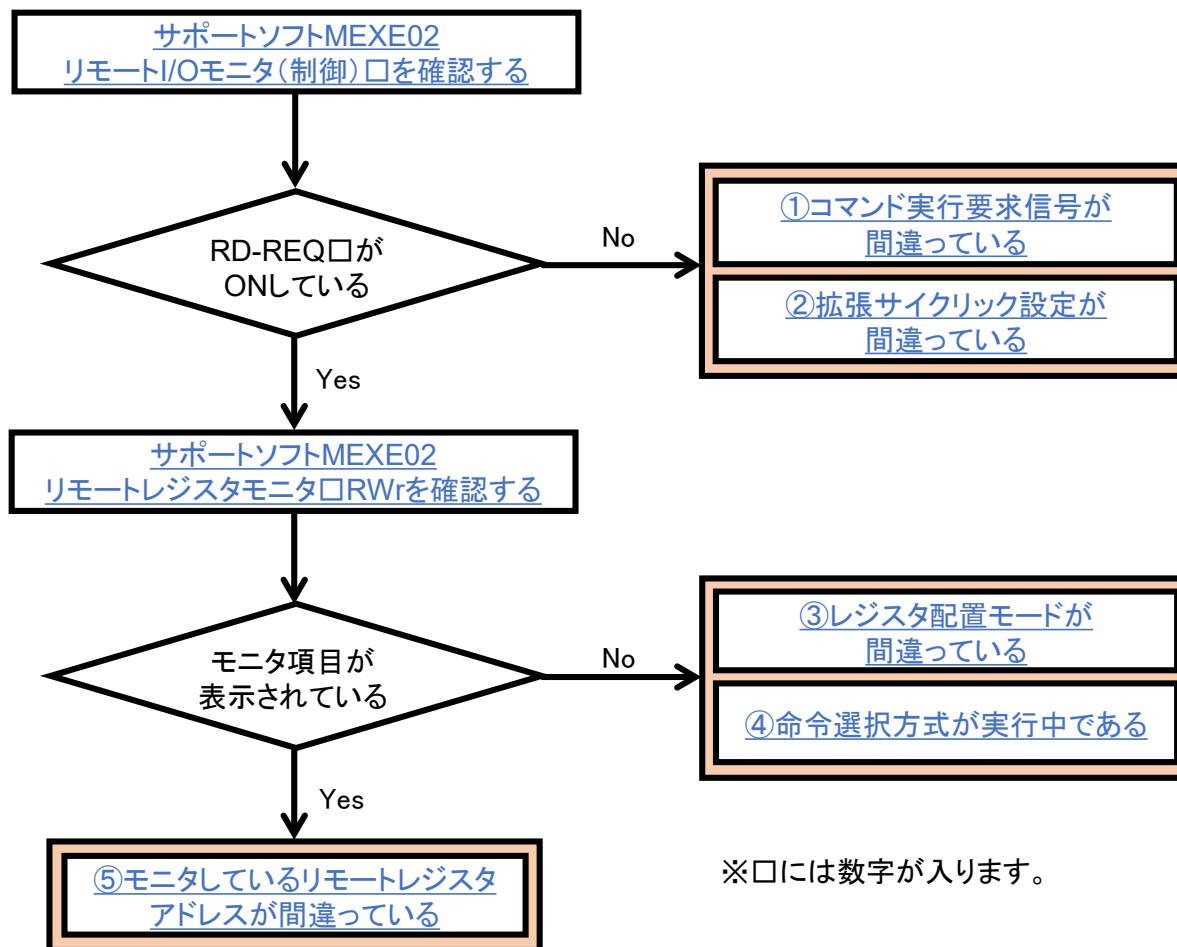
リモートレジスタモニタ1 RWr を開始する

レジスタ配置モード

各軸8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	0515 h	1301		フィードバック位置	0号機
1	00	AZD-*	Rwr01	0000 h	0	1301	フィードバック位置	
2	00	AZD-*	Rwr02	0000 h	0		位置No.0 (互換用)	
3	00	AZD-*	Rwr03	0000 h	0	0	位置No.0 (互換用)	
4	00	AZD-*	Rwr04	03E8 h	1000		速度No.0 (互換用)	
5	00	AZD-*	Rwr05	0000 h	0	1000	速度No.0 (互換用)	
6	00	AZD-*	Rwr06	0002 h	2		方式No.0 (互換用)	
7	00	AZD-*	Rwr07	0000 h	0	2	方式No.0 (互換用)	
8	01	AZD-*	Rwr08	0000 h	0		フィードバック位置	1号機
9	01	AZD-*	Rwr09	0000 h	0	0	フィードバック位置	
10	01	AZD-*	Rwr0A	4240 h	16960		位置No.0 (互換用)	
11	01	AZD-*	Rwr0B	000F h	15	1000000	位置No.0 (互換用)	
12	01	AZD-*	Rwr0C	03E8 h	1000		速度No.0 (互換用)	
13	01	AZD-*	Rwr0D	0000 h	0	1000	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)	



※□には数字が入ります。

モニタできない場合、原因は以下のことが考えられます。

- ① コマンド実行要求信号が間違っている
- ② 拡張サイクリック設定が間違っている
- ③ レジスタ配置モードが間違っている
- ④ 命令選択方式が実行中である
- ⑤ モニタしているリモートレジスタアドレスが間違っている



## ① コマンド実行要求信号が間違っている

モニタできない場合、原因は以下のことが考えられます。

- ① コマンド実行要求信号が間違っている
- ② 拡張サイクリック設定が間違っている
- ③ レジスタ配置モードが間違っている
- ④ 命令選択方式が実行中である
- ⑤ モニタしているリモートレジスタアドレスが間違っている

## ① 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RD-REQ□です。モニタ中は常時ONとなります。異なるコマンド実行要求信号をONさせた場合、正しくモニタすることができません。

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。詳細は次頁参照ください。

RD-REQ□のONでコマンド実行要求が行われ、その応答としてRD-DAT□がONしてコマンド処理が完了します。

※□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、対応するコマンド実行領域が異なります。

また、RD-ERR□がOFFであることも確認してください。

# ① 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) □で コマンド実行要求信号RD-REQ□とRD-DAT□が正しくONしているか確認ください。またRD-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。

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		RYC0 - RYCF		RYD0 - RYDF	
<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"/>
<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -	<input checked="" type="checkbox"/> RD-REQ0	<input type="checkbox"/> SDT-EXE1	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
<input type="checkbox"/> D-REQ1	<input type="checkbox"/> D-REQ5	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> SDT-EXE2	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> WR-REQ1	<input type="checkbox"/> SDT-EXE3	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
<input type="checkbox"/> D-REQ2	<input type="checkbox"/> D-REQ6	<input type="checkbox"/> RD-REQ1	<input type="checkbox"/> SDT-EXE4	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> SDT-EXE5	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
<input type="checkbox"/> D-REQ3	<input type="checkbox"/> D-REQ7	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> SDT-EXE6	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> SDT-EXE7	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
RYA0 - RYAF		RYB0 - RYBF					
<input type="checkbox"/> RW-CLR	<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"/> AXIS-ALMRST	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -	<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"/> -	<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"/>	<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"/>	<input type="checkbox"/>
<input type="checkbox"/> ALM-RST	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/> -	<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		RXC0 - RXCF		RXD0 - RXDF	
<input type="checkbox"/> D-END0	<input type="checkbox"/> D-END4	<input checked="" type="checkbox"/> WR-DAT0	<input type="checkbox"/> SDT-END	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
<input type="checkbox"/> D-ERR0	<input type="checkbox"/> D-ERR4	<input type="checkbox"/> WR-ERR0	<input type="checkbox"/> SDT-ERR	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
<input type="checkbox"/> D-END1	<input type="checkbox"/> D-END5	<input checked="" type="checkbox"/> RD-DAT0	<input type="checkbox"/> SDT-BSY	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
<input type="checkbox"/> D-ERR1	<input type="checkbox"/> D-ERR5	<input type="checkbox"/> RD-ERR0	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
<input type="checkbox"/> D-END2	<input type="checkbox"/> D-END6	<input type="checkbox"/> WR-DAT1	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
<input type="checkbox"/> D-ERR2	<input type="checkbox"/> D-ERR6	<input type="checkbox"/> WR-ERR1	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
<input type="checkbox"/> D-END3	<input type="checkbox"/> D-END7	<input type="checkbox"/> RD-DAT1	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
<input type="checkbox"/> D-ERR3	<input type="checkbox"/> D-ERR7	<input type="checkbox"/> RD-ERR1	<input type="checkbox"/> -	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
RXA0 - RXAF		RXB0 - RXBF		RXC0 - RXCF		RXD0 - RXDF	
<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"/> RWREQ-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"/>

# ① 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

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 'サポート・お問い合わせ' header is followed by a list of 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'. The '立ち上げ時サポート' option is highlighted with a red box and a circled '2'. A second sub-menu is open under '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'. The '技術サポートツール' option is highlighted with a red box and a circled '3'.

# ① 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

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'. 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', and '企業情報'. The 'サポート・お問い合わせ' link is highlighted. Below the navigation, a breadcrumb trail shows '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'. A sub-heading reads: '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', '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' card is highlighted with a red border and a circled '4' above it. Below each card is a brief 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

🏠 > 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

<p>電子ギヤの計算 &gt;</p> <p>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。</p>	<p>NETC01-CC用 アドレス算出 &gt;</p> <p>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。</p>	<p><b>④</b></p> <p>NETC02-CC用 アドレス算出 &gt;</p> <p>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。</p>
--	--	--

# ① 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

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)**

# ① コマンド実行要求信号が間違っている

※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。

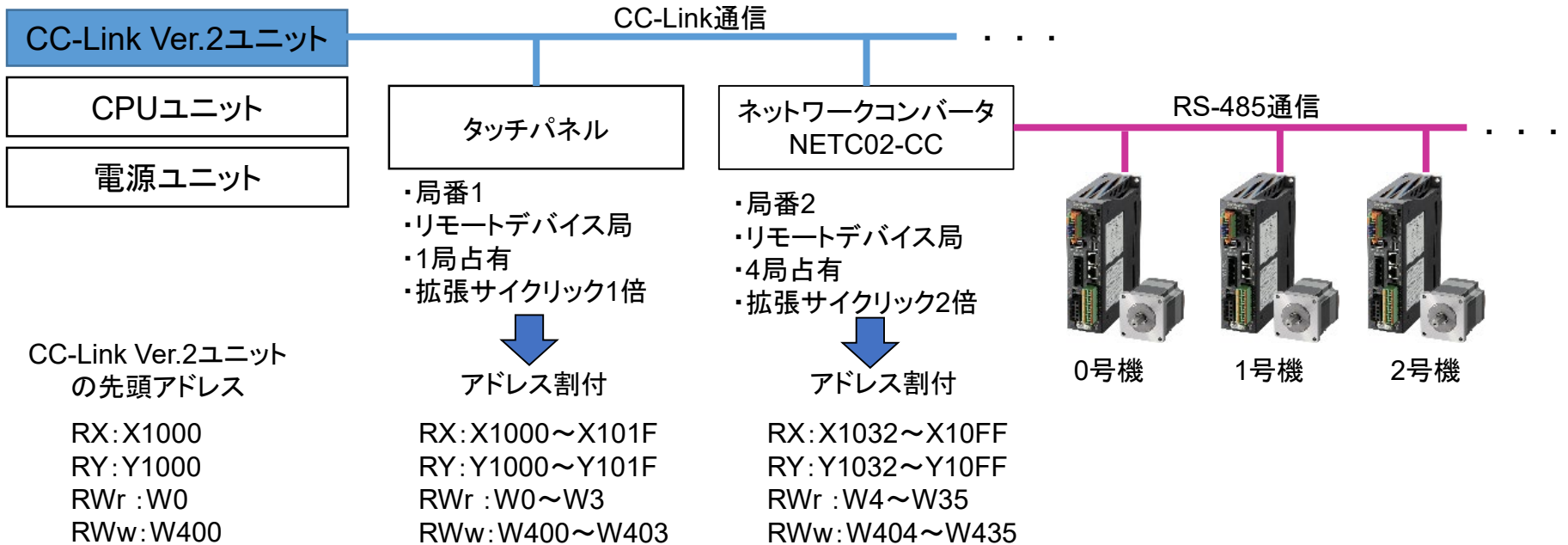
CC-Linkユニットの先頭アドレスとネットワークコンバータのアドレス割付が異なる場合があります。ご注意ください。

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 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

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

0、1号機ともにRD-REQ0をONすると検出位置(フィードバック位置)モニタが開始される

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



# ① 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

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。

Y1092をONすることでRD-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	-

## ② 拡張サイクリック設定が間違っている

モニタできない場合、原因は以下のことが考えられます。

- ① コマンド実行要求信号が間違っている
- ② **拡張サイクリック設定が間違っている**
- ③ レジスタ配置モードが間違っている
- ④ 命令選択方式が実行中である
- ⑤ モニタしているリモートレジスタアドレスが間違っている

## ② 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。意図した設定と異なる場合や上位マスタの設定と異なる場合は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)		
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)		
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

## ② 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。意図した設定と異なる場合や上位マスタの設定と異なる場合は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)		
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

## ② 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

新規1\* | NETC CC-Link Ver.2対応 - 本体情報モニタ

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		

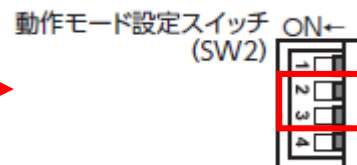
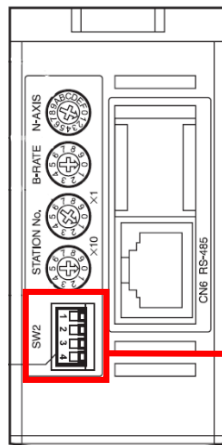
MEXE02\_本体情報モニタ(NETC02-CC)

## ② 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)		
	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								

### ③ レジスタ配置モードが間違っている

モニタできない場合、原因は以下のことが考えられます。

- ① コマンド実行要求信号が間違っている
- ② 拡張サイクリック設定が間違っている
- ③ レジスタ配置モードが間違っている**
- ④ 命令選択方式が実行中である
- ⑤ モニタしているリモート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

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

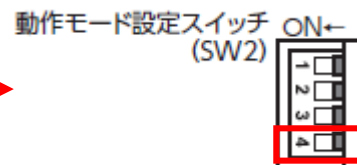
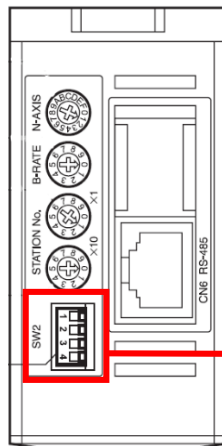
MEXE02\_本体情報モニタ(NETC02-CC)

### 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

☐ 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)**

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

## ④ 命令選択方式が実行中である

モニタできない場合、原因は以下のことが考えられます。

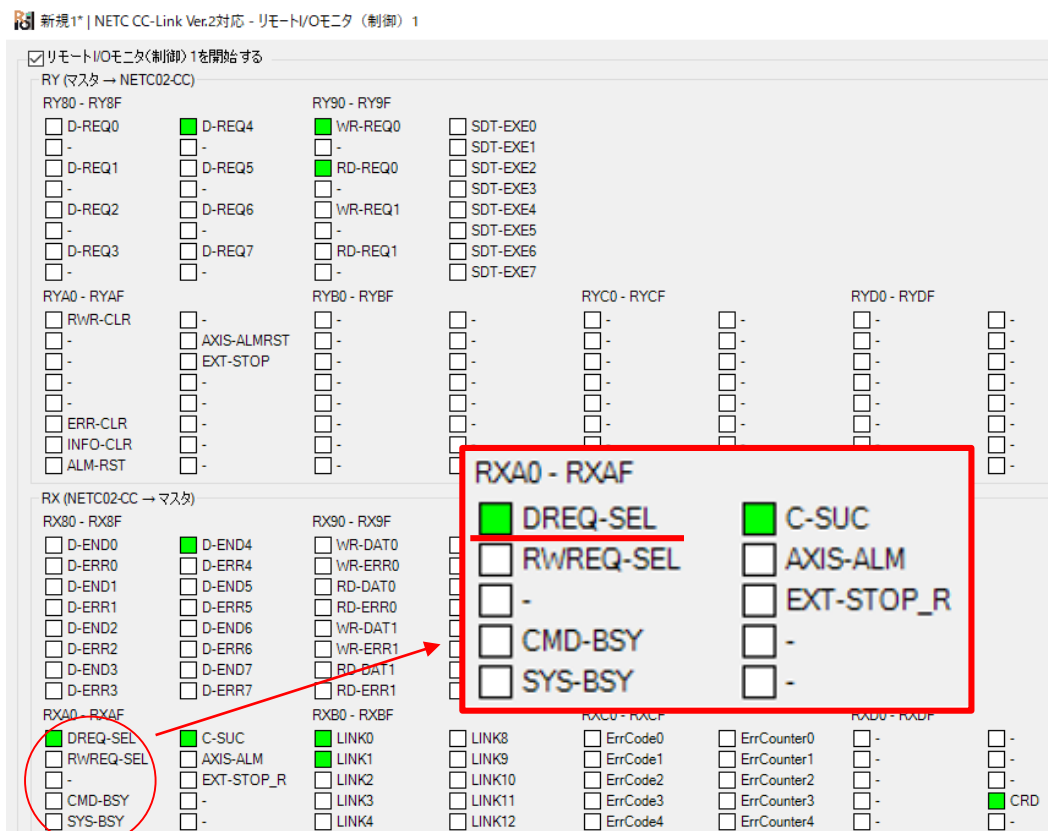
- ① コマンド実行要求信号が間違っている
- ② 拡張サイクリック設定が間違っている
- ③ レジスタ配置モードが間違っている
- ④ **命令選択方式が実行中である**
- ⑤ モニタしているリモートレジスタアドレスが間違っている

## ④ 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中断する
- ※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)

## ⑤ モニタしているリモートレジスタアドレスが間違っている

モニタできない場合、原因は以下のことが考えられます。

- ① コマンド実行要求信号が間違っている
- ② 拡張サイクリック設定が間違っている
- ③ レジスタ配置モードが間違っている
- ④ 命令選択方式が実行中である
- ⑤ **モニタしているリモートレジスタアドレスが間違っている**

## ⑤ モニタしているリモート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□RWrで正しくモニタ項目が表示されているか確認をお願いします。

モニタ項目が表示されているが、モニタできない場合はリモートレジスタアドレスの確認をお願いします。

※□には数字が入ります。

新規1\* | NETC CC-Link Ver.2対応 - リモートレジスタモニタ1 RWr

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8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	0515 h	1301		フィードバック位置
1	00	AZD-*	Rwr01	0000 h	0	1301	フィードバック位置
2	00	AZD-*	Rwr02	0000 h	0		位置No.0 (互換用)
3	00	AZD-*	Rwr03	0000 h	0	0	位置No.0 (互換用)
4	00	AZD-*	Rwr04	03E8 h	1000		速度No.0 (互換用)
5	00	AZD-*	Rwr05	0000 h	0	1000	速度No.0 (互換用)
6	00	AZD-*	Rwr06	0002 h	2		方式No.0 (互換用)
7	00	AZD-*	Rwr07	0000 h	0	2	方式No.0 (互換用)
8	01	AZD-*	Rwr08	0000 h	0		フィードバック位置
9	01	AZD-*	Rwr09	0000 h	0	0	フィードバック位置
10	01	AZD-*	Rwr0A	4240 h	16960		位置No.0 (互換用)
11	01	AZD-*	Rwr0B	000F h	15	1000000	位置No.0 (互換用)
12	01	AZD-*	Rwr0C	03E8 h	1000		速度No.0 (互換用)
13	01	AZD-*	Rwr0D	0000 h	0	1000	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)

0号機

1号機

MEXE02\_リモートレジスタモニタ1RWr (NETC02-CC)

## ⑤ モニタしているリモートレジスタアドレスが間違っている

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

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 bar is located 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. The sub-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'. The '立ち上げ時サポート' option is highlighted with a red box and a circled '2'. A second sub-menu is open under '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'. The '技術サポートツール' option is highlighted with a red box and a circled '3'.

## ⑤ モニタしているリモートレジスタ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'. 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 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 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

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。



# ⑤ モニタしているリモートレジスタ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)**

# ⑤ モニタしているリモートレジスタ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。

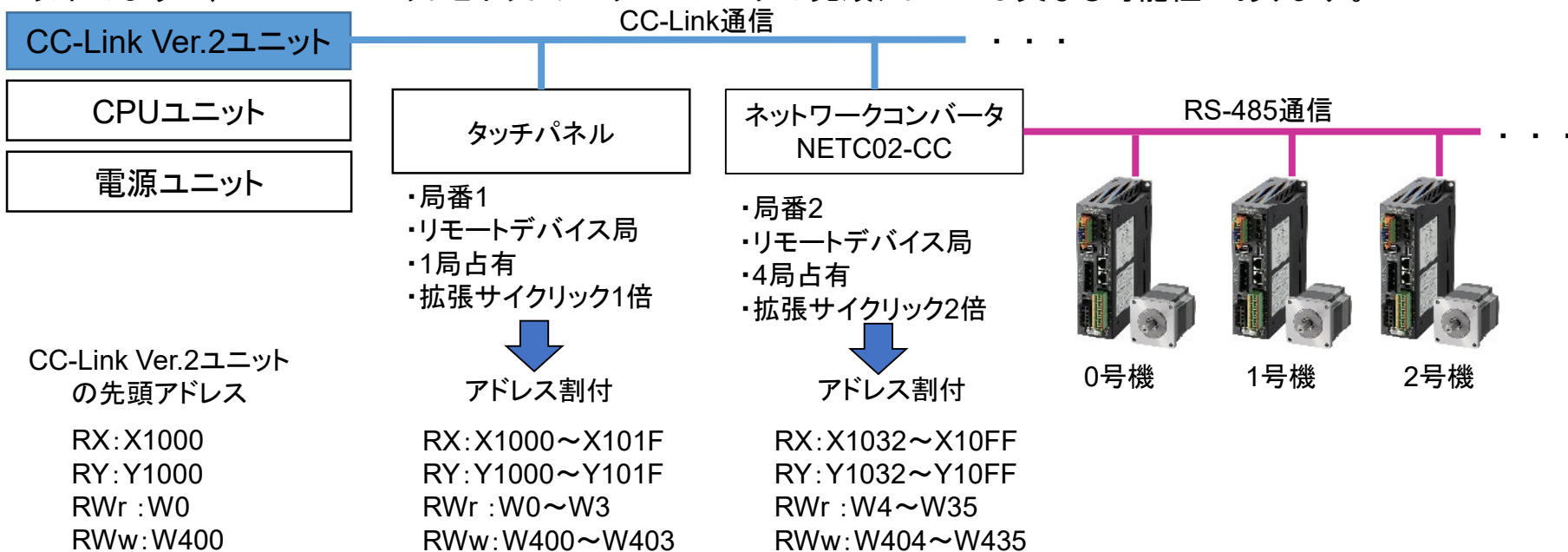
CC-Linkユニットの先頭アドレスとネットワークコンバータのアドレス割付が異なる場合があります。ご注意ください。

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。



## ⑤ モニタしているリモートレジスタ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

0、1号機ともにRD-REQ0をONすると検出位置(フィードバック位置)モニタが開始される

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

## ⑤ モニタしているリモートレジスタ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。

Y1092をONすることでRD-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	-

## 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>